

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
【部門区分】第 5 部門第 2 区分
【発行日】令和 6 年 4 月 16 日(2024.4.16)

【公開番号】特開 2023-22882(P2023-22882A)
【公開日】令和 5 年 2 月 16 日(2023.2.16)
【年通号数】公開公報(特許)2023-031
【出願番号】特願 2021-127937(P2021-127937)
【国際特許分類】

F 1 6 D 43/26(2006.01)

10

F 1 6 D 43/02(2006.01)

【F I】

F 1 6 D 43/26 Z

F 1 6 D 43/02

【手続補正書】

【提出日】令和 6 年 4 月 1 日(2024.4.1)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0025

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0025】

実施の形態の 1 例について、図 1 ~ 図 10 を用いて説明する。なお、軸方向、径方向および周方向とは、特に断らない限り、逆入力遮断クラッチ 1 の軸方向、径方向および周方向をいう。本例において、逆入力遮断クラッチ 1 の軸方向、径方向および周方向は、入力部材 2 の軸方向、径方向および周方向と一致し、かつ、出力部材 3 の軸方向、径方向および周方向と一致する。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

30

【補正対象項目名】0045

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0045】

入力部材 2 に回転トルクが入力されると、図 5 に示すように、入力側被係合部 14 の内側で、入力側係合部 7 が入力部材 2 の回転方向（図 5 の例では時計方向）に回転する。すると、入力側係合部 7 の径方向内側面 7a が入力側被係合部 14 の平坦面 14a を径方向内方に向けて押圧し、1 対の係合子 5 を、被押圧面 10 から離れる方向にそれぞれ移動させる。つまり、1 対の係合子 5 を、入力部材 2 との係合に基づき、互いに近づく方向である径方向内側に向けて（図 5 の上側に位置する係合子 5 を下側に向けて、図 5 の下側に位置する係合子 5 を上側に向けて）それぞれ移動させる。これにより、1 対の係合子 5 の径方向内側面が互いに近づく方向に移動し、1 対の出力側被係合部 12 が出力部材 3 の出力側係合部 9 を径方向両側から挟持する。すなわち、出力部材 3 を、出力側係合部 9 の平坦面 9a が係合子 5 の 1 対の平坦面部 13 と平行になるように回転させつつ、出力側係合部 9 と 1 対の出力側被係合部 12 とをがたつきなく係合させる。この結果、入力部材 2 に入力された回転トルクは、1 対の係合子 5 を介して、出力部材 3 に伝達され、出力部材 3 から出力される。本例の逆入力遮断クラッチ 1 は、入力部材 2 に回転トルクが入力されると、入力部材 2 の回転方向に関係なく、1 対の係合子 5 を、被押圧面 10 から離れる方向にそれぞれ移動させる。そして、入力部材 2 に入力された回転トルクが、1 対の係合子 5 を介して、出力部材 3 に伝達される。

40

50

【手続補正 3】

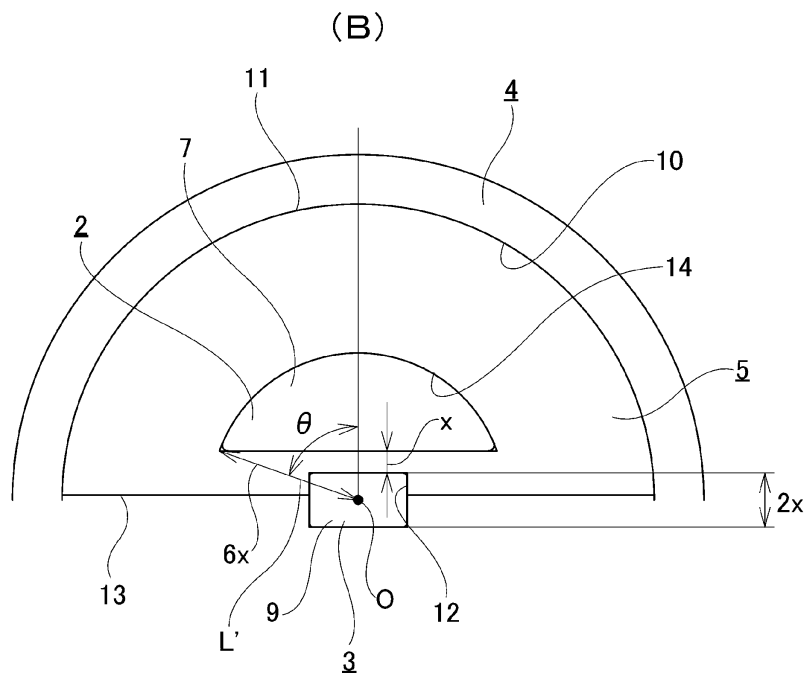
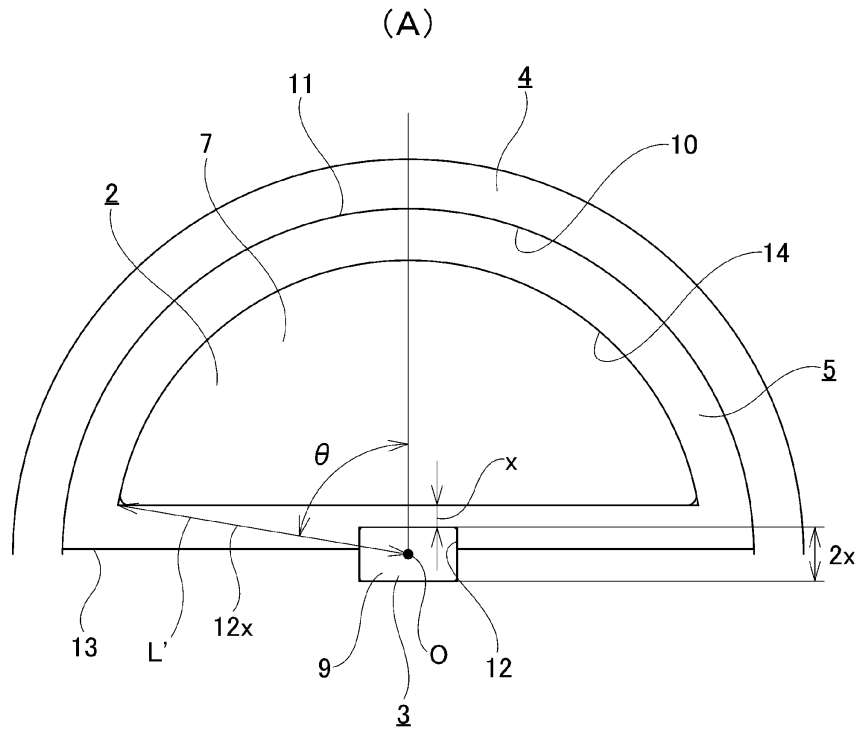
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1 0】



10

20

30

40

50