

【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 7 部門第 4 区分
【発行日】令和 7 年 6 月 24 日(2025.6.24)

【国際公開番号】WO2024/201701
【出願番号】特願 2025-509324(P2025-509324)
【国際特許分類】
H 0 2 K 9/06(2006.01)
【F I】
H 0 2 K 9/06 F

10

【手続補正書】
【提出日】令和 7 年 3 月 26 日(2025.3.26)
【手続補正 1】
【補正対象書類名】特許請求の範囲
【補正対象項目名】全文
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】

【請求項 1】

20

回転軸を中心として回転可能なロータと、ステータコアとコイルとを有するステータとを有するモータと、
前記モータを支持するベースと、
前記ベースに設けられ、前記ロータの回転軸を中心とする径方向において前記モータに対向する n 個 (n は整数) の衝立部と
を有し、
前記 n 個の衝立部は、前記回転軸を中心とする周方向に配置され、且つ、前記ステータコアの少なくとも一部と前記径方向に対向するように延在している
モータユニット。

【請求項 2】

30

前記ステータコアは、前記回転軸の軸方向において前記ベースの一方の側に位置し、
前記ベースから、前記衝立部の前記ベースから遠い側の端部までの前記軸方向の距離 L_1 と、前記ベースから、前記ステータコアの前記ベースに近い側の端部までの前記軸方向の距離 L_2 とが、 $L_1 > L_2$ を満足する
請求項 1 に記載のモータユニット。

【請求項 3】

前記ベースから、前記衝立部の前記ベースから遠い側の端部までの前記軸方向の距離 L_1 と、前記ベースから、前記ステータコアの前記ベースから遠い側の端部までの前記軸方向の距離 L_3 とが、 $L_1 > L_3$ を満足する
請求項 2 に記載のモータユニット。

40

【請求項 4】

前記衝立部は、前記モータに対向する側に、凹状の湾曲面を有する
請求項 1 から 3 までの何れか 1 項に記載のモータユニット。

【請求項 5】

前記モータは、前記ベースに取り付けられる脚部を有し、
前記 n 個の衝立部のうち、隣り合う 2 つの衝立部の間に、前記脚部が位置している
請求項 1 から 3 までの何れか 1 項に記載のモータユニット。

【請求項 6】

回転軸を中心として回転可能なロータと、ステータコアとコイルとを有するステータとを有するモータと、

50

前記モータを支持するベースと、
前記ベースに設けられ、前記ロータの回転軸を中心とする径方向において前記モータに対向する衝立部と
を有し、
前記衝立部は、前記ステータコアの少なくとも一部と前記径方向に対向するように延在し

—
前記衝立部は、前記モータの前記径方向の最も外側の端部よりも、前記径方向の内側に配置されている
モータユニット。

【請求項 7】

10

前記衝立部は、前記モータを前記径方向の外側から囲むように環状に形成される
請求項請求項 6 の何れか 1 項に記載のモータユニット。

【請求項 8】

前記衝立部と前記ベースとは、一体に形成されている
請求項 1 から 3、および請求項 6 の何れか 1 項に記載のモータユニット。

【請求項 9】

前記衝立部と前記ベースとは別体である
請求項 1 から 3、および請求項 6 の何れか 1 項に記載のモータユニット。

【請求項 10】

20

前記モータは、第 1 のネジ部材を通過させる貫通穴を有し、
前記衝立部は、第 2 のネジ部材を通過させる貫通穴を有し、
前記ベースは、前記第 1 のネジ部材に係合する第 1 のネジ穴と、前記第 2 のネジ部材に係合する第 2 のネジ穴とを有する
請求項 9 に記載のモータユニット。

【請求項 11】

前記モータは、ネジ部材を通過させる第 1 の貫通穴を有し、
前記衝立部は、前記ネジ部材を通過させる第 2 の貫通穴を有し、
前記ベースは、前記ネジ部材に係合するネジ穴を有する
請求項 9 に記載のモータユニット。

【請求項 12】

30

前記モータは、前記第 1 の貫通穴が形成された脚部を有し、
前記衝立部は、前記第 2 の貫通穴が形成されたフランジ部を有し、
前記脚部と前記ベースとの間に、前記フランジ部が取り付けられる
請求項 11 に記載のモータユニット。

【請求項 13】

前記モータは、前記第 1 の貫通穴が形成された脚部を有し、
前記衝立部は、前記第 2 の貫通穴が形成されたフランジ部を有し、
前記フランジ部と前記ベースとの間に、前記脚部が取り付けられる
請求項 11 に記載のモータユニット。

【請求項 14】

40

前記モータは、前記ステータコアを前記径方向の外側から囲む樹脂部を有する
請求項 1 から 3、および請求項 6 の何れか 1 項に記載のモータユニット。

【請求項 15】

前記ベースは、前記衝立部と前記モータとの隙間に連通する開口部を有する
請求項 1 から 3、および請求項 6 の何れか 1 項に記載のモータユニット。

【請求項 16】

請求項 1 から 3、および請求項 6 の何れか 1 項に記載のモータユニットと、
前記モータユニットの前記モータによって回転する羽根車と
を備えた送風機。

【請求項 17】

50

室外機と、前記室外機と連結された室内機とを備え、
前記室外機と前記室内機の少なくとも一方は、
請求項 1 6 に記載の送風機を有する
空気調和装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 6】

10

本開示のモータユニットは、回転軸を中心として回転可能なロータと、ステータコアとコイルとを有するステータとを有するモータと、モータを支持するベースと、ベースに設けられ、ロータの回転軸を中心とする径方向においてモータに対向する n 個 (n は整数) の衝立部とを有する。 n 個の衝立部は、回転軸を中心とする周方向に配置され、且つ、ステータコアの少なくとも一部と径方向に対向するように延在している。

本開示のモータユニットは、また、回転軸を中心として回転可能なロータと、ステータコアとコイルとを有するステータとを有するモータと、モータを支持するベースと、ベースに設けられ、ロータの回転軸を中心とする径方向においてモータに対向する衝立部とを有する。衝立部は、ステータコアの少なくとも一部と径方向に対向するように延在する。衝立部は、モータの径方向の最も外側の端部よりも、径方向の内側に配置されている。

20

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 2】

なお、ステータコア 3 1 の反負荷側に回路基板を配置し、モールド樹脂部 3 3 で覆ってもよい。この場合には、ステータ部 3 0 の絶縁部に、コイル 3 2 に接続された端子を設け、当該端子を回路基板の穴部に係合させて、半田等で接続する。

【手続補正 4】

30

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 4

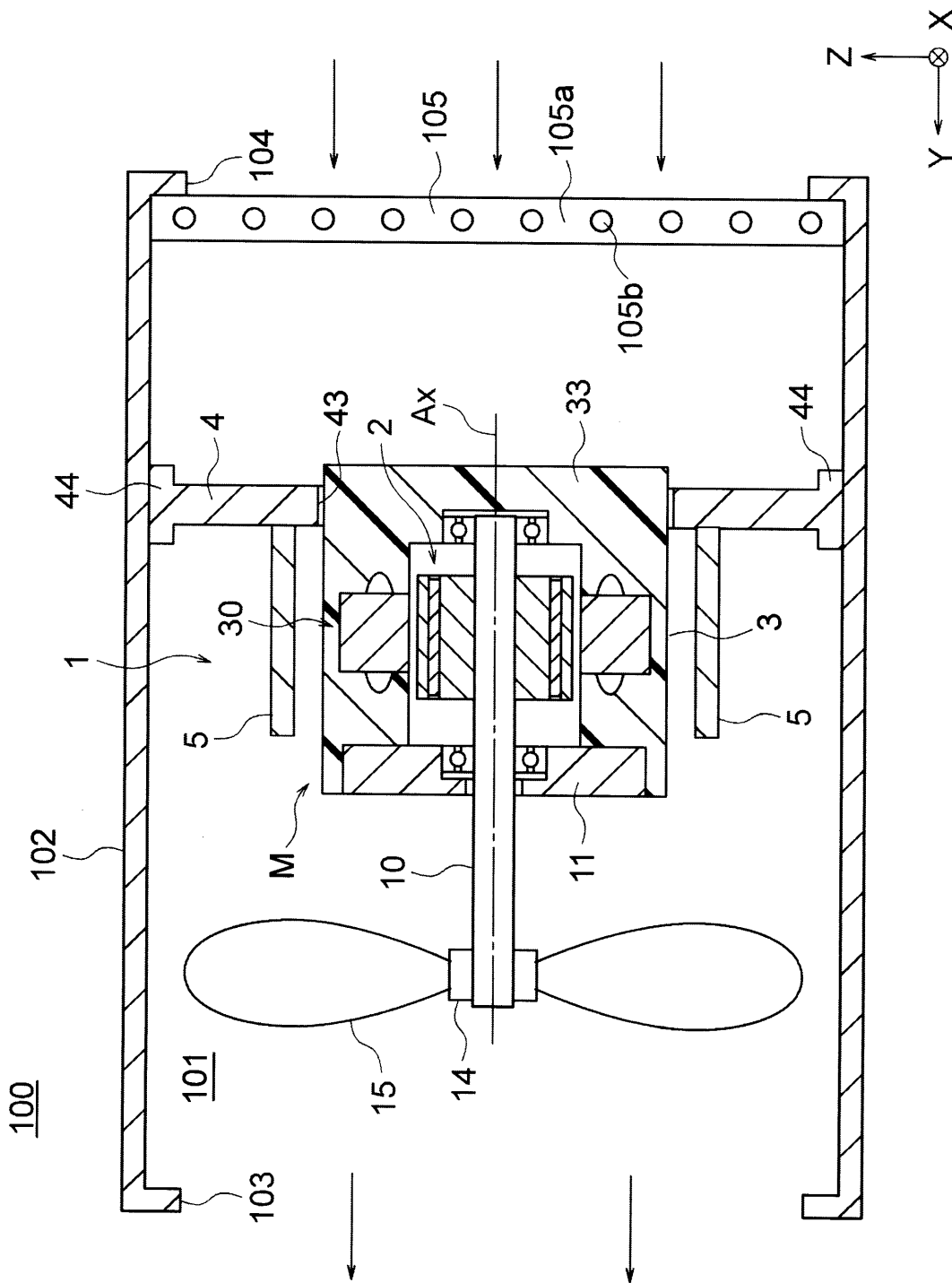
【補正方法】変更

【補正の内容】

40

50

【 図 4 】



10

20

30

40

【 手 続 補 正 5 】

【補正対象書類名】図面

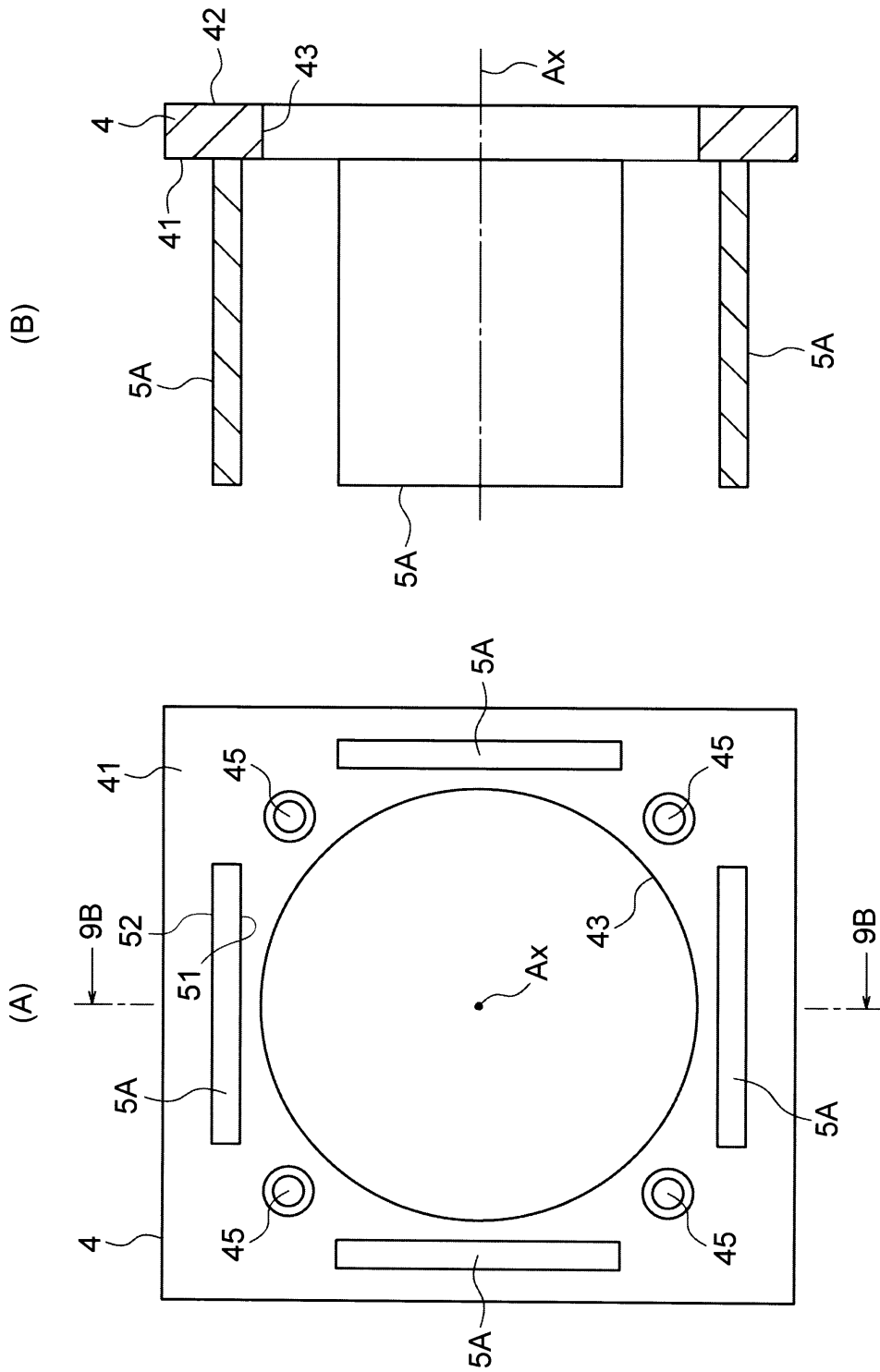
【補正対象項目名】図9

【補正方法】変更

【補正の内容】

50

【図 9】



【手続補正 6】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

10

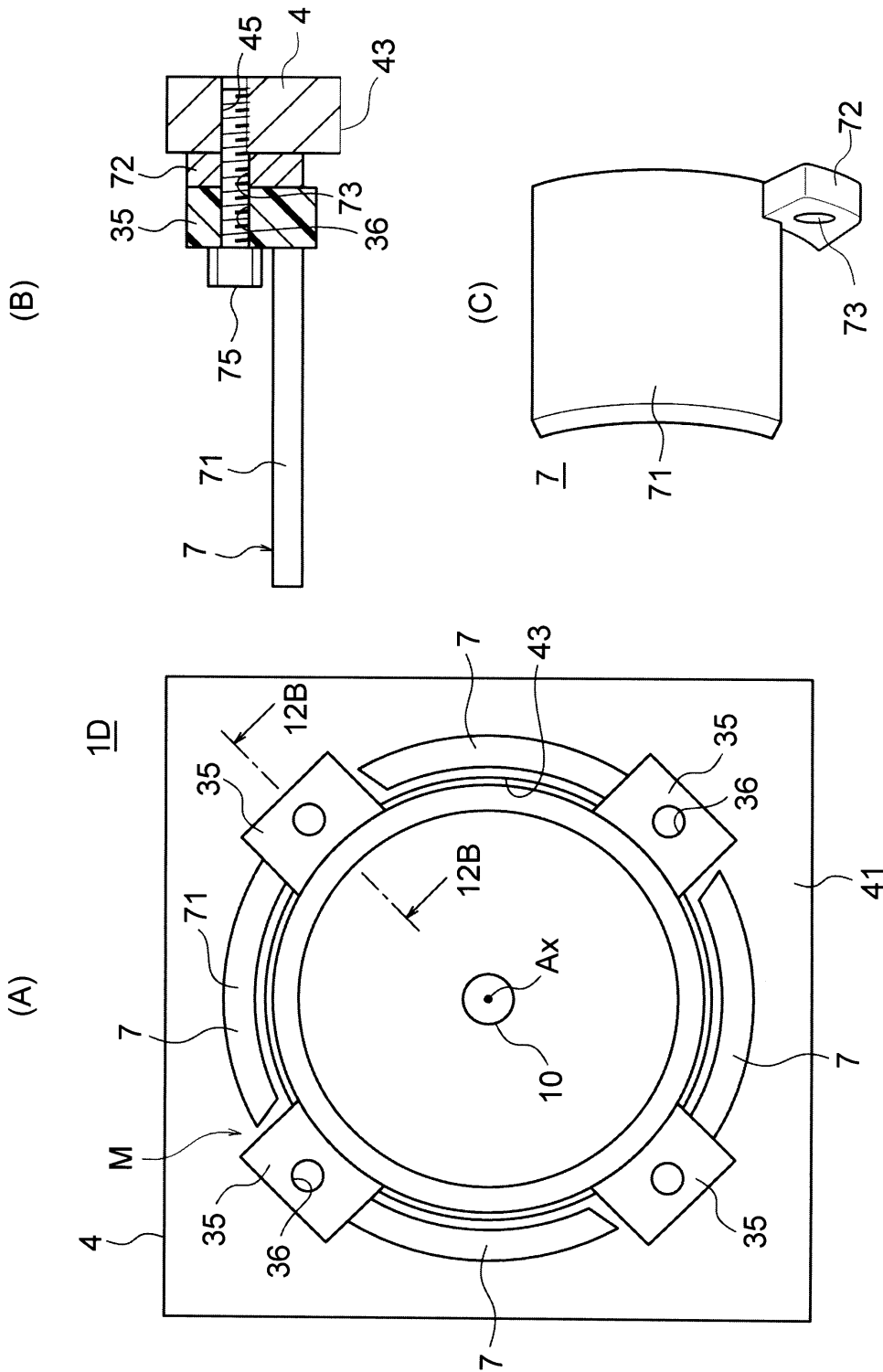
20

30

40

50

【図 1 2】



10

20

30

40

【手続補正 7】

【補正対象書類名】図面

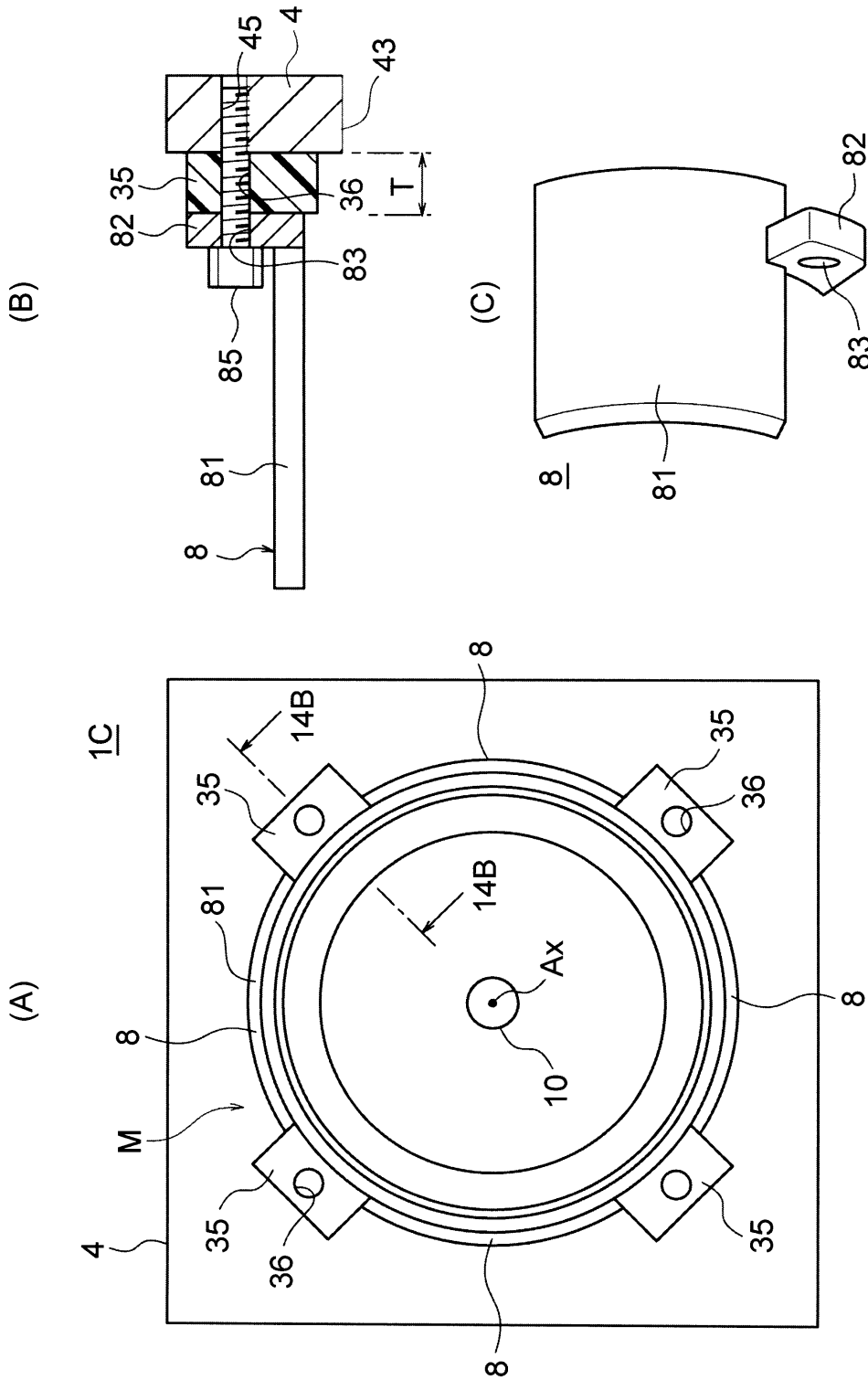
【補正対象項目名】図 1 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

50

【図 1 4】



10

20

30

40

【手続補正 8】

【補正対象書類名】図面

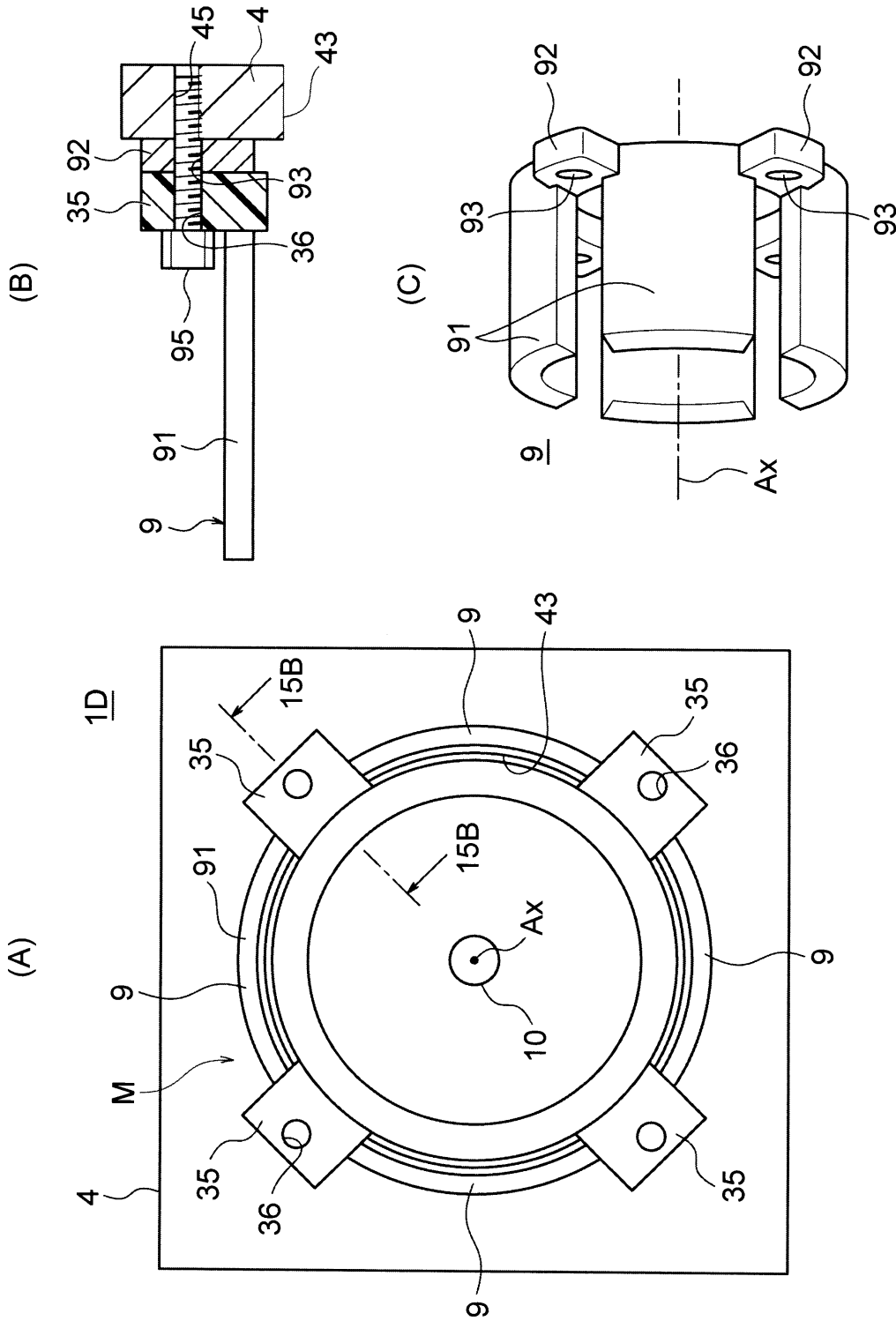
【補正対象項目名】図 1 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

50

【図 15】



10

20

30

40

50