

【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】平成 17 年 9 月 29 日 (2005.9.29)

【公開番号】特開 2001-165267 (P2001-165267A)  
 【公開日】平成 13 年 6 月 19 日 (2001.6.19)  
 【出願番号】特願 平 11-346707  
 【国際特許分類第 7 版】

F 1 6 H 15/38

F 1 6 H 57/04

【F I】

F 1 6 H 15/38

F 1 6 H 57/04 K

【手続補正書】

【提出日】平成 17 年 5 月 12 日 (2005.5.12)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 6】

更に、上記第一、第二各揺動フレーム 5 3、5 4 を、これら各揺動フレーム 5 3、5 4 の両端部と上記各支持環 5 2、5 2 との間に設けた油圧シリンダ 8 2 a、8 2 b により、揺動変位自在としている。これら各油圧シリンダ 8 2 a、8 2 b は、それぞれ上記各支持環 5 2、5 2 の一部で上記各揺動フレーム 5 3、5 4 の両端部に整合する位置に設けている。一方、上記第一、第二各揺動フレーム 5 3、5 4 の両端部で、上記各油圧シリンダ 8 2 a、8 2 b に整合する部分にはロッド 8 3 a、8 3 b を、上記各支持軸 8 1、8 1 と平行に、上記第一、第二各揺動フレーム 5 3、5 4 の両端部を貫通する状態で支持固定している。そして、上記各油圧シリンダ 8 2 a、8 2 b に嵌装したピストン 8 4 a、8 4 b と、上記各ロッド 8 3 a、8 3 b を係合させている。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 7】

尚、これら各ピストン 8 4 a、8 4 b の直線運動と上記第一、第二各揺動フレーム 5 3、5 4 の両端部の円弧運動との相違に拘らず、上記各ピストン 8 4 a、8 4 b によりこれら第一、第二各揺動フレーム 5 3、5 4 を揺動変位自在とする為、上記各ロッド 8 3 a、8 3 b はこれら第一、第二各揺動フレーム 5 3、5 4 の両端部に、上記各ピストン 8 4 a、8 4 b の移動方向に対し直角方向に互る若干の変位自在に支持している。図示の例では、上記各ロッド 8 3 a、8 3 b の両端部を、それぞれ支持環 5 2、5 2 に形成した、これら各支持環 5 2、5 2 の直径方向に長い長孔 8 5、8 5 に遊合させているが、これら各長孔 8 5、8 5 の幅を上記各ロッド 8 3 a、8 3 b の外径よりも大きくして、上記直角方向に互る変位を自在としている。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 9

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

## 【0039】

又、上記各油圧シリンダ82a、82bへの圧油の給排を制御する為の制御弁24aは、前記各支持環52、52に支持している。上記各油圧シリンダ82a、82bへの圧油の給排により上記各揺動フレーム53、54が揺動変位すると、これら各揺動フレーム53、54に支持したトラニオン77、78の外側面に設けたカム面86が、上記制御弁24aに付属のプランジャ87を介してこの制御弁24aのスプール27aを変位させ、上記制御弁24aの切り換えを行なう。このスプール27aと共にこの制御弁24aを構成するスリーブ26aは、変速時には所望の変速比を実現できる様に、制御モータ28aにより、所定位置に変位させておく。この様な制御弁24a及び制御モータ28aは、前記第一入力側ディスク34及び第一出力側ディスク35を含んで構成する第一キャビティ88側に1個、前記第二入力側ディスク37及び第二出力側ディスク38を含んで構成する第二キャビティ89側に1個、トロイダル型無段変速機33全体で2個設けている。そして、第一キャビティ88側の制御モータ28aによりこの第一キャビティ88側の制御弁24aを、第二キャビティ89側の制御モータ28aによりこの第二キャビティ89側の制御弁24aを、マイクロコンピュータを内蔵した図示しない制御器からの指令信号に基づき、互いに同期して（直進状態の場合）、或は互いに独立して（旋回状態の場合）制御する。

## 【手続補正4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1】

