

【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 16 H 15/38

F 16 H 57/04

【F I】

F 16 H 15/38

F 16 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】0036

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0036】

更に、上記第一、第二各揺動フレーム53、54を、これら各揺動フレーム53、54の両端部と上記各支持環52、52との間に設けた油圧シリンダ82a、82bにより、揺動変位自在としている。これら各油圧シリンダ82a、82bは、それぞれ上記各支持環52、52の一部で上記各揺動フレーム53、54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53、54の両端部で、上記各油圧シリンダ82a、82bに整合する部分にはロッド83a、83bを、上記各支持軸81、81と平行に、上記第一、第二各揺動フレーム53、54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82a、82bに嵌装したピストン84a、84bと、上記各ロッド83a、83b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】0037

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0037】

尚、これら各ピストン84a、84bの直線運動と上記第一、第二各揺動フレーム53、54の両端部の円弧運動との相違に拘らず、上記各ピストン84a、84bによりこれら第一、第二各揺動フレーム53、54を揺動変位自在とする為、上記各ロッド83a、83bはこれら第一、第二各揺動フレーム53、54の両端部に、上記各ピストン84a、84bの移動方向に対し直角方向に亘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83a、83bの両端部を、それぞれ支持環52、52に形成した、これら各支持環52、52の直径方向に長い長孔85、85に遊合させているが、これら各長孔85、85の幅を上記各ロッド83a、83bの外径よりも大きくして、上記直角方向に亘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】0039

【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】

