

【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 2 部門第 3 区分
 【発行日】平成 18 年 5 月 18 日 (2006.5.18)

【公開番号】特開 2004-1196 (P2004-1196A)
 【公開日】平成 16 年 1 月 8 日 (2004.1.8)
 【年通号数】公開・登録公報 2004-001
 【出願番号】特願 2003-88840 (P2003-88840)
 【国際特許分類】

B 8 1 B 3/00 (2006.01)
G 0 9 G 3/20 (2006.01)
G 0 9 G 3/34 (2006.01)
H 0 2 N 1/00 (2006.01)

【F I】

B 8 1 B 3/00
 G 0 9 G 3/20 6 8 0 H
 G 0 9 G 3/34 Z
 H 0 2 N 1/00

【手続補正書】
 【提出日】平成 18 年 3 月 23 日 (2006.3.23)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 0 3
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 0 3】

従来の MEMS アクチュエータの 1 つは、静電アクチュエータまたは櫛形ドライブである。一般にこのようなアクチュエータは 2 つの櫛形構造を含み、この 2 つの櫛形構造は、基板に平行な面内に整列した複数の櫛歯 (comb finger) をそれぞれ有する。2 つの櫛形構造の歯は互いにかみ合う。櫛形構造に印加される電位差により、2 つの櫛形構造間の静電相互作用が確立され、それによって櫛形構造は、互いに近づく方向や、離れる方向に移動する。従来の静電アクチュエータまたは櫛形ドライブは概して、下にある基板の面内や、それに平行な方向に運動が制限される。

いくつかの文献に上述のような従来の技術に関連した技術内容が開示されている（例えば、特許文献 1 ～ 8 参照）。

【特許文献 1】特開平 10 - 39239 号公報
 【特許文献 2】米国特許第 6, 122, 089 号明細書
 【特許文献 3】米国特許第 6, 108, 118 号明細書
 【特許文献 4】米国特許第 6, 188, 504 号明細書
 【特許文献 5】米国特許第 4, 421, 381 号明細書
 【特許文献 6】米国特許第 5, 099, 352 号明細書
 【特許文献 7】米国特許第 5, 543, 956 号明細書
 【特許文献 8】米国特許第 6, 259, 548 号明細書