

【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 6 部門第 2 区分
 【発行日】令和 1 年 6 月 6 日 (2019.6.6)

【公表番号】特表 2018-522256 (P2018-522256A)
 【公表日】平成 30 年 8 月 9 日 (2018.8.9)
 【年通号数】公開・登録公報 2018-030
 【出願番号】特願 2017-549464 (P2017-549464)
 【国際特許分類】

G 0 3 B 5/00 (2006.01)

H 0 4 N 5/225 (2006.01)

G 0 3 B 17/02 (2006.01)

【F I】

G 0 3 B 5/00 J

H 0 4 N 5/225 1 0 0

G 0 3 B 17/02

【手続補正書】

【提出日】平成 31 年 4 月 22 日 (2019.4.22)

【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】

基本的に弾性材料から成るケージであって、少なくとも 4 つの離隔要素を介して離隔された 2 つの互いに対して平行な矩形形状フレームによって形成されている、構造体を有している前記ケージと、

動作部材が前記ケージの前記構造体に作用する場合に、2 つの前記矩形形状フレームのうち少なくとも 1 つの矩形形状フレームを収縮させるように構成されている複数の形状記憶合金ワイヤと、

を備えているチルトモジュールサブアセンブリにおいて、

前記弾性材料の縦弾性係数が、1 3 0 0 0 M P a ~ 1 6 0 0 0 M P a とされることを特徴とするチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 2】

前記形状記憶合金ワイヤが、前記ケージの対称軸線に関して対称に配置されていることを特徴とする請求項 1 に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 3】

前記形状記憶合金ワイヤの数量が、4 つであることを特徴とする請求項 1 に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 4】

前記ケージが、四角状の形状を有しており、

4 つの前記形状記憶合金ワイヤそれぞれの中央部分を埋設するためのガイドが、前記ケージの 4 つの角部それぞれに設けられていることを特徴とする請求項 3 に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 5】

前記形状記憶合金ワイヤそれぞれが、反対側に位置する拘束要素によって前記ケージの前記構造体に係留されており、

前記拘束要素が、同一の高さに配置されていることを特徴とする請求項 4 に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

トモジュールサブアセンブリ。

【請求項 6】

前記ケージが、2つの互いに対して平行に配置された矩形形状フレームから成る構造体を有しており、

前記矩形形状フレームが、2つの前記矩形形状フレームの対応する角部同士を接続している4つのピラーを介して離隔して配置されていることを特徴とする請求項1に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 7】

前記ケージが、8つの三角状のバックボーンを介して離隔した2つの前記矩形形状フレームによって構成されている、構造体を有していることを特徴とする請求項1に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 8】

前記バックボーンそれぞれが、同一の前記矩形形状フレームの2つの隣り合う角部同士を接続していることを特徴とする請求項7に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 9】

前記バックボーンが、2つの前記矩形形状フレームの対応する角部同士を接続していることを特徴とする請求項7に記載のチルトモジュールサブアセンブリ。

【請求項 10】

前記形状記憶合金ワイヤのための直線状のガイドが、前記矩形形状フレームの少なくとも1つの側面に設けられていることを特徴とする請求項9に記載のチルトモジュールサブアセンブリ(50)。

【請求項 11】

請求項1に記載のチルトモジュールサブアセンブリを備えていることを特徴とする光学式位置決めシステム。

【請求項 12】

前記光学式位置決めシステムが、光学式手ブレ補正機構(OIS)を備えていることを特徴とする請求項11に記載の微細構造のための光学式位置決めシステム。