

【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1区分

【発行日】平成17年3月3日(2005.3.3)

【公開番号】特開2001-235331(P2001-235331A)

【公開日】平成13年8月31日(2001.8.31)

【出願番号】特願2000-44688(P2000-44688)

【国際特許分類第7版】

G 0 1 C 19/56

G 0 1 P 9/04

【F I】

G 0 1 C 19/56

G 0 1 P 9/04

【手続補正書】

【提出日】平成16年3月31日(2004.3.31)

【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 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 7】

図7に示す角速度検出装置1においては、腕部5が振動して腕部4がコリオリ力による角速度を検出する構造を有している。このように一方の腕部5のみで駆動した場合、検出側の腕部4にノイズが乗りにくいという利点を有している。しかし、腕部4は腕部5の振動を拾って振動するため、腕部4の振動の立ち上がり時間が腕部5の立ち上がり時間に比べて遅くなってしまう。また、腕部4と腕部5の電極パターンが異なるため、腕部4、5の共振周波数が圧電効果により若干異なってしまう。具体的には、電界を印加された腕部5は見かけ上柔らかくなり、腕部4の共振周波数よりも低くなってしまう。従って、腕部4によって検出された角速度に誤差が生じやすいという問題がある。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 0】

図2は本発明の角速度検出装置における圧電振動子の好ましい実施の形態を示す平面図であり、図2を参照して圧電振動子20について説明する。なお、図2(A)は、圧電振動子20における第3の面20cの平面図(図1における紙面表面)であり、図2(B)は圧電振動子20における第4の面20dの平面図(図1における紙面裏面)である。

【手続補正3】

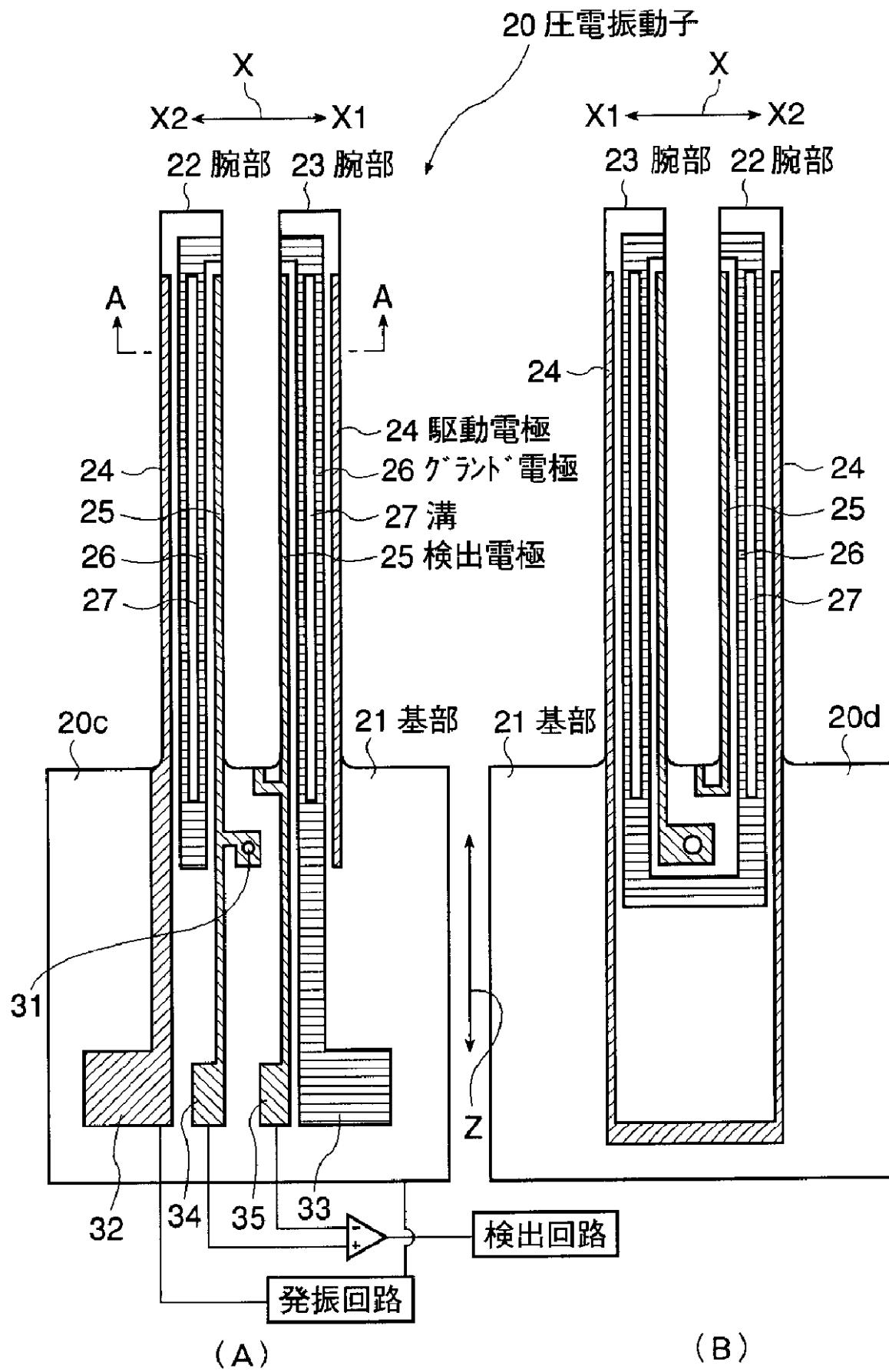
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図2】



【手続補正4】

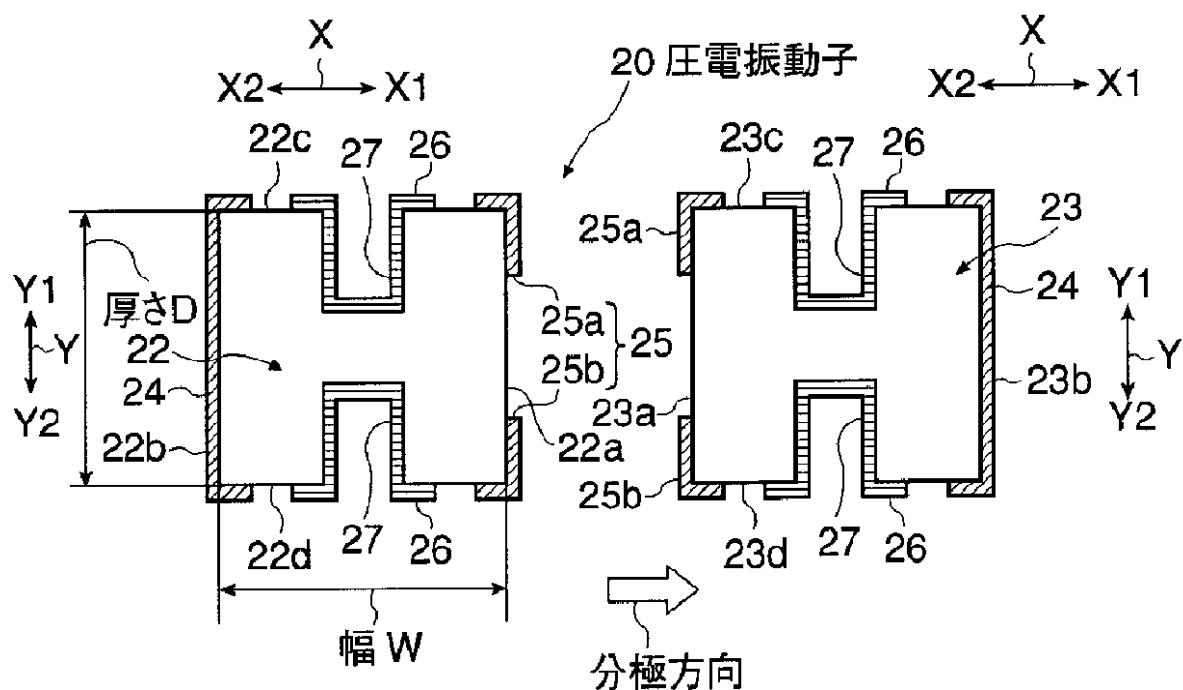
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 3】



【手続補正 5】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図5】

