

【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 20 c 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 20 d の平面図 (図 1 における紙面裏面) である。

【手続補正 3】

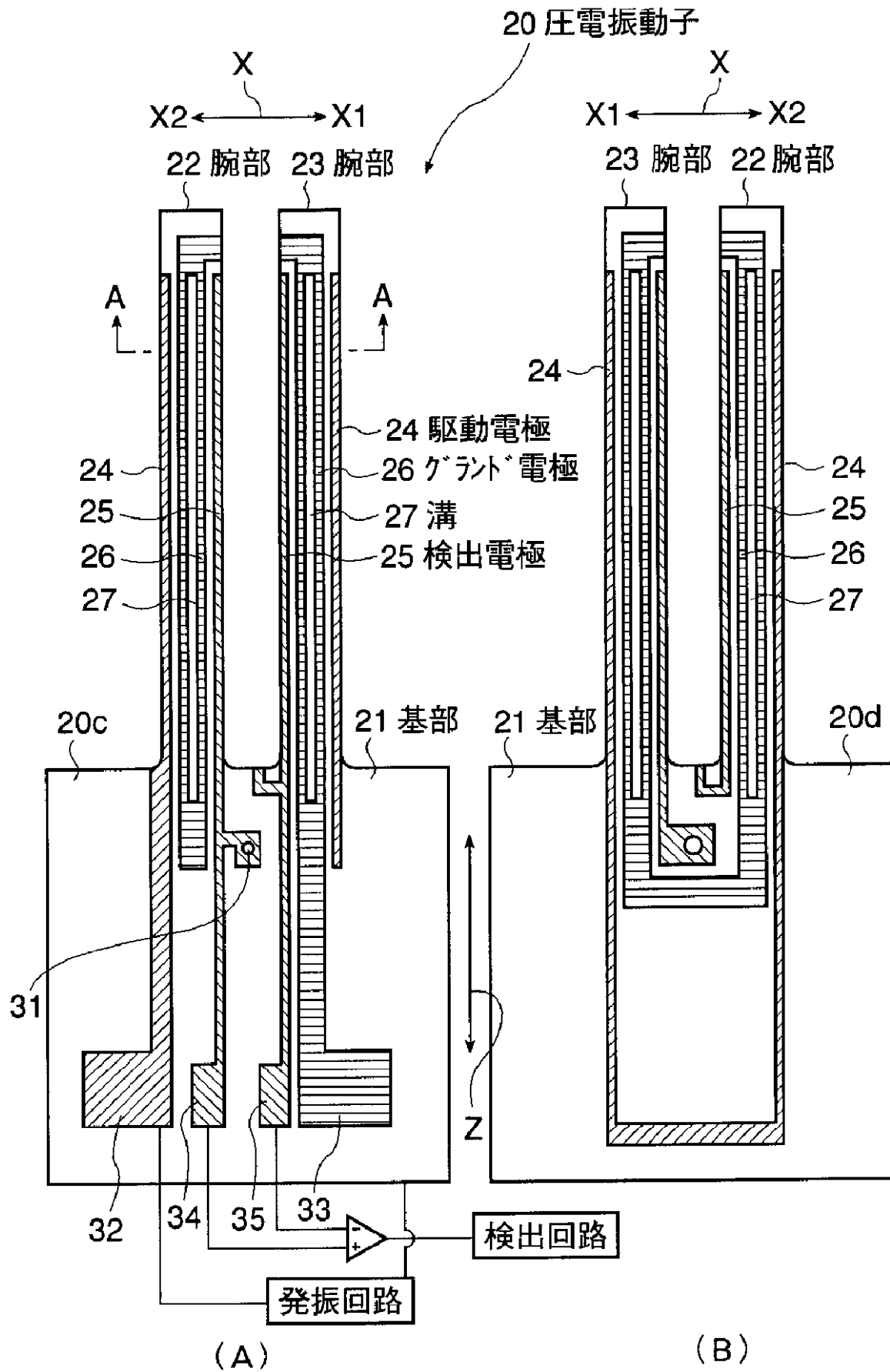
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 2

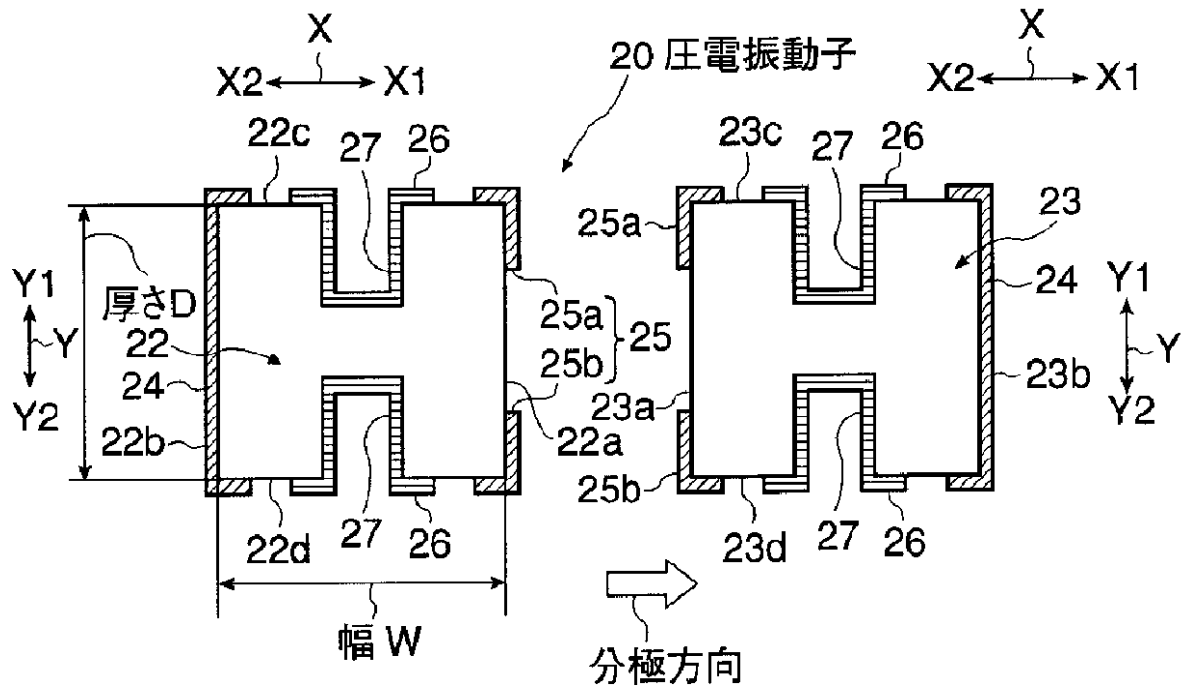
【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 2】



【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 】

