

【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26年4月3日 (2014.4.3)

【公開番号】特開2012-173055(P2012-173055A)

【公開日】平成24年9月10日 (2012.9.10)

【年通号数】公開・登録公報2012-036

【出願番号】特願2011-33665(P2011-33665)

【国際特許分類】

G 0 1 C 19/5747 (2012.01)

H 0 1 L 29/84 (2006.01)

G 0 1 C 19/5762 (2012.01)

【F I】

G 0 1 C 19/56 2 4 7

H 0 1 L 29/84 Z

H 0 1 L 29/84 A

G 0 1 C 19/56 2 6 2

【手続補正書】

【提出日】平成26年2月14日 (2014.2.14)

【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】

第 1 変位部と、

第 2 変位部と、

前記第 1 変位部と対向するように設けられている第 1 固定電極部と、

前記第 2 変位部と対向するように設けられている第 2 固定電極部と、

前記第 1 変位部に設けられている第 1 回転軸と、

前記第 2 変位部に設けられている第 2 回転軸と、

前記第 1 回転軸および第 2 回転軸と接続されている支持部と、

前記支持部を振動方向に振動させる駆動部と、を備え、

前記第 1 回転軸は、前記第 1 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 1 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、

前記第 2 回転軸は、前記第 2 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 2 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、

前記第 1 変位部の重心から前記第 1 回転軸に向かう方向と前記第 2 変位部の重心から前記第 2 回転軸に向かう方向は、互いに反対であることを特徴とする物理量センサー。

【請求項 2】

前記第 1 回転軸および前記第 2 回転軸は、前記支持部の前記振動方向に沿うように配置されていることを特徴とする請求項 1 に記載の物理量センサー。

【請求項 3】

前記第 1 変位部と前記第 2 変位部は、前記支持部の前記振動方向を軸に対称となるように配置されていることを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の物理量センサー。

【請求項 4】

第 1 振動体及び第 2 振動体と、を有し、

前記第 1 振動体は、第 1 回転軸を有する第 1 変位部と、第 2 回転軸を有する第 2 変位部

と、前記第 1 回転軸および前記第 2 回転軸と接続されている第 1 支持部と、を備え、
 前記第 2 振動体は、第 3 回転軸を有する第 3 変位部と、第 4 回転軸を有する第 4 変位部
 と、前記第 3 回転軸および前記第 4 回転軸と接続されている第 2 支持部と、を備え、
前記第 1 変位部と対向するように設けられている第 1 固定電極部と、
前記第 2 変位部と対向するように設けられている第 2 固定電極部と、
前記第 3 変位部と対向するように設けられている第 3 固定電極部と、
前記第 4 変位部と対向するように設けられている第 4 固定電極部と、
 前記第 1 支持部及び前記第 2 支持部の各々を振動させる駆動部と、を備え、
 前記第 1 振動体及び前記第 2 振動体は、互いに反対方向に振動し、
前記第 1 回転軸は、前記第 1 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 1 固定電極部の
主面と交差する方向に変位可能であり、
前記第 2 回転軸は、前記第 2 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 2 固定電極部の
主面と交差する方向に変位可能であり、
前記第 3 回転軸は、前記第 3 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 3 固定電極部の
主面と交差する方向に変位可能であり、
前記第 4 回転軸は、前記第 4 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 4 固定電極部の
主面と交差する方向に変位可能であり、
前記第 1 変位部の重心から前記第 1 回転軸に向かう方向と、前記第 2 変位部の重心から
前記第 2 回転軸に向かう方向は、互いに反対であり、
前記第 3 変位部の重心から前記第 3 回転軸に向かう方向と、前記第 4 変位部の重心から
前記第 4 回転軸に向かう方向は、互いに反対であることを特徴とする物理量センサー。

【請求項 5】

前記第 1 振動体及び前記第 2 振動体は、連結パネで互いに接続されていることを特徴とする請求項 4 に記載の物理量センサー。

【請求項 6】

前記第 1 変位部と前記第 1 変位部に対向する前記第 1 固定電極部との間の静電容量を C_1 とし、
 前記第 2 変位部と前記第 2 固定電極部との間の静電容量を C_2 とし、
 前記第 3 変位部と前記第 3 固定電極部との間の静電容量を C_3 とし、
 前記第 4 変位部と前記第 4 固定電極部との間の静電容量を C_4 としたときに、
 前記物理量センサーの出力値は、
 $(C_1 + C_2) - (C_3 + C_4)$
 に応じていることを特徴とする請求項 4 又は 5 に記載の物理量センサー。

【請求項 7】

前記振動方向に対し平面視で直交する方向を軸とする角速度を検出することを特徴とする請求項 1 ないし 6 のいずれか 1 項に記載の物理量センサー。

【請求項 8】

請求項 1 ないし請求項 7 のいずれか 1 項に記載の物理量センサーを備えていることを特徴とする電子機器。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0009】

本発明のある実施形態に係る物理量センサーは、第 1 変位部と、第 2 変位部と、前記第 1 変位部と対向するように設けられている第 1 固定電極部と、前記第 2 変位部と対向するように設けられている第 2 固定電極部と、前記第 1 変位部に設けられている第 1 回転軸と、前記第 2 変位部に設けられている第 2 回転軸と、前記第 1 回転軸および第 2 回転軸と接続されている支持部と、前記支持部を振動方向に振動させる駆動部と、を備え、前記第 1

回転軸は、前記第 1 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 1 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、前記第 2 回転軸は、前記第 2 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 2 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、前記第 1 変位部の重心から前記第 1 回転軸に向かう方向と前記第 2 変位部の重心から前記第 2 回転軸に向かう方向は、互いに反対であることを特徴とする。

本発明のある別の実施形態に係る物理量センサーは、前記第 1 回転軸および前記第 2 回転軸は、前記支持部の前記振動方向に沿うように配置されていることを特徴とする。

本発明のある別の実施形態に係る物理量センサーは、前記第 1 変位部と前記第 2 変位部は、前記支持部の前記振動方向を軸に対称となるように配置されていることを特徴とする。

本発明のある別の実施形態に係る物理量センサーは、第 1 振動体及び第 2 振動体と、を有し、前記第 1 振動体は、第 1 回転軸を有する第 1 変位部と、第 2 回転軸を有する第 2 変位部と、前記第 1 回転軸および前記第 2 回転軸と接続されている第 1 支持部と、を備え、前記第 2 振動体は、第 3 回転軸を有する第 3 変位部と、第 4 回転軸を有する第 4 変位部と、前記第 3 回転軸および前記第 4 回転軸と接続されている第 2 支持部と、を備え、前記第 1 変位部と対向するように設けられている第 1 固定電極部と、前記第 2 変位部と対向するように設けられている第 2 固定電極部と、前記第 3 変位部と対向するように設けられている第 3 固定電極部と、前記第 4 変位部と対向するように設けられている第 4 固定電極部と、前記第 1 支持部及び前記第 2 支持部の各々を振動させる駆動部と、を備え、前記第 1 振動体及び前記第 2 振動体は、互いに反対方向に振動し、前記第 1 回転軸は、前記第 1 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 1 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、前記第 2 回転軸は、前記第 2 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 2 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、前記第 3 回転軸は、前記第 3 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 3 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、前記第 4 回転軸は、前記第 4 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 4 固定電極部の主面と交差する方向に変位可能であり、前記第 1 変位部の重心から前記第 1 回転軸に向かう方向と、前記第 2 変位部の重心から前記第 2 回転軸に向かう方向は、互いに反対であり、前記第 3 変位部の重心から前記第 3 回転軸に向かう方向と、前記第 4 変位部の重心から前記第 4 回転軸に向かう方向は、互いに反対であることを特徴とする。

本発明のある別の実施形態に係る物理量センサーは、前記第 1 振動体及び前記第 2 振動体は、連結パネで互いに接続されていることを特徴とする。

本発明のある別の実施形態に係る物理量センサーは、前記第 1 変位部と前記第 1 変位部に対向する前記第 1 固定電極部との間の静電容量を C_1 とし、前記第 2 変位部と前記第 2 固定電極部との間の静電容量を C_2 とし、前記第 3 変位部と前記第 3 固定電極部との間の静電容量を C_3 とし、前記第 4 変位部と前記第 4 固定電極部との間の静電容量を C_4 としたときに、前記物理量センサーの出力値は、 $(C_1 + C_2) - (C_3 + C_4)$ に応じていることを特徴とする。

本発明のある別の実施形態に係る物理量センサーは、前記振動方向に対し平面視で直交する方向を軸とする角速度を検出することを特徴とする。

本発明のある実施形態に係る電子機器は、上記いずれか 1 に記載の物理量センサーを備えていることを特徴とする。

[適用例 1] 基板と、前記基板上の空間平面に配置され、回転軸を有した第 1 変位部及び第 2 変位部と、前記基板の前記第 1 変位部及び第 2 変位部の各々に対向する位置に設けられた固定電極部と、前記第 1 変位部及び第 2 変位部の各々の前記回転軸を支持する支持部と、パネ部を介して前記支持部を支持する固定部と、前記支持部を振動方向に振動させる駆動部と、を備え、前記第 1 変位部及び第 2 変位部は、前記回転軸を軸として前記空間平面に対して垂直方向に変位可能であり、前記回転軸の各々は、前記第 1 変位部又は第 2 変位部の重心からずれて設けられ、前記第 1 変位部の前記回転軸と前記第 2 変位部の前記回転軸とは、前記重心からのずれの方向が互いに反対であることを特徴とする物理量センサー。

上記構成によれば、例えば、物理量センサーを角速度センサーとして用いた場合に、検出軸まわりの角速度のみを検出して、ノイズとなる検出軸以外の他軸の角速度が検出されない。従って物理量検出を高精度に行うことができる。