

【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 7 部門第 4 区分
 【発行日】平成30年8月2日 (2018.8.2)

【公開番号】特開2017-17895(P2017-17895A)
 【公開日】平成29年1月19日 (2017.1.19)
 【年通号数】公開・登録公報2017-003
 【出願番号】特願2015-133550(P2015-133550)
 【国際特許分類】

H 0 2 N 2/00 (2006.01)

【 F I 】

H 0 2 N 2/00 C

【手続補正書】

【提出日】平成30年6月25日 (2018.6.25)

【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】

2 つの圧電振動子が 1 つの固定板に固定されている圧電駆動装置であって、
 前記 2 つの圧電振動子は、
 前記固定板に固定される固定部、圧電素子が設けられている振動体部、および前記固定部と前記振動体部とを接続する接続部を備えている振動板と、
 前記振動板に取り付けられまたは前記振動板と接触し、かつ、被駆動体に接触する接触部と、
 を有し、
 前記固定部、前記振動体部および前記接触部が、第 1 方向に沿って設けられ、
 前記 2 つの圧電振動子は、互いに逆位相で駆動される、圧電駆動装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の圧電駆動装置において、
前記振動板の主面に平行かつ互いに直交する 2 つの方向を X 方向および Y 方向としたとき、前記第 1 方向は前記 X 方向であり、
 前記 2 つの圧電振動子は、前記 Y 方向に並んで配置されている、圧電駆動装置。

【請求項 3】

請求項 2 に記載の圧電駆動装置において、
 前記 2 つの圧電振動子の前記固定部は、一体として構成されている、圧電駆動装置。

【請求項 4】

請求項 1 に記載の圧電駆動装置において、
 前記圧電素子は、前記振動体部の主面上に設けられ、
前記振動板の主面に垂直な方向を Z 方向としたとき、
 前記 2 つの圧電振動子は、前記固定板の + Z 方向側の面と - Z 方向側の面に、互いの前記圧電素子が形成されていない面どうし、または、前記圧電素子が形成されている面どうしが向かい合うように、配置されている、圧電駆動装置。

【請求項 5】

請求項 1 ないし 4 のいずれか 1 項に記載の圧電駆動装置と、
 前記被駆動体と、
 を備えている、モーター。

【請求項 6】

複数のリンク部と、
前記複数のリンク部を接続する関節部と、
前記関節部を前記被駆動体として駆動する、請求項 1 ないし 4 のいずれか 1 項に記載の
圧電駆動装置と、
を備えている、ロボット。