

【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 3 区分  
 【発行日】令和 2 年 8 月 20 日 (2020.8.20)

【公表番号】特表 2019-527525 (P2019-527525A)  
 【公表日】令和 1 年 9 月 26 日 (2019.9.26)  
 【年通号数】公開・登録公報 2019-039  
 【出願番号】特願 2019-526373 (P2019-526373)  
 【国際特許分類】

H 0 4 R 11/02 (2006.01)

H 0 4 R 3/08 (2006.01)

H 0 4 R 1/10 (2006.01)

【 F I 】

H 0 4 R 11/02

H 0 4 R 3/08

H 0 4 R 1/10 1 0 4 Z

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 7 月 13 日 (2020.7.13)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 6 9 】

本明細書において短絡として説明している構成は、配線半田付けでタップ同士を実際に短絡させるか、あるいは、前記短絡部が組み込まれたドライバを直接製造することによって実現され得る。

なお、本発明は、態様として以下の内容を含む。

〔態様 1〕

コイルに囲まれたアーマチュアを含む第 1 のバランスドアーマチュアダライバであって、前記コイルの各端点 ( 1 2 , 1 4 ) を正側信号線及び負側信号線を含む配線部 ( 6 ) にそれぞれ接続する 2 つのタップを有する第 1 のバランスドアーマチュアダライバを備えるバランスドアーマチュアダライバアセンブリであって、

前記コイルの中間点 ( 1 6 ) が、前記端点 ( 1 2 , 1 4 ) のうちの一つに、前記コイルが当該中間点と前記端点 ( 1 2 , 1 4 ) のうちの前記一つの端点との間で短絡するように、電氣的に接続されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。

〔態様 2〕

態様 1 に記載のバランスドアーマチュアダライバアセンブリにおいて、さらに、コイルに囲まれたアーマチュアを含む第 2 のバランスドアーマチュアダライバであって、前記コイルの各端点 ( 2 2 , 2 4 ) および / または中間点 ( 2 6 ) を前記配線部 ( 6 ) にそれぞれ接続する 3 つのタップを有する第 2 のバランスドアーマチュアダライバを備え、

前記第 1 のバランスドアーマチュアダライバと前記第 2 のバランスドアーマチュアダライバとが、当該第 1 のバランスドアーマチュアダライバの出力においてハイパスフィルタが実現されるように配線されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。

〔態様 3〕

態様 2 に記載のバランスドアーマチュアダライバアセンブリにおいて、前記第 1 のバランスドアーマチュアダライバの前記中間点 ( 1 6 ) が、前記第 1 のバランスドアーマチュアダライバの前記端点 ( 1 2 , 1 4 ) のうちの一方の端点 ( 1 4 ) であって、前記配線部

( 6 ) の前記負側信号線に接続された端点 ( 1 4 ) に電氣的に接続されている、バランスドアーマチュアドライバアセンブリ。

〔 態 様 4 〕

態様 3 に記載のバランスドアーマチュアドライバアセンブリにおいて、前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバの他方の端点 ( 1 2 ) が、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの一方の端点 ( 2 2 ) に配線されており、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの前記中間点 ( 2 6 ) が、前記配線部 ( 6 ) の前記負側信号線に接続されており、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの他方の端点 ( 2 4 ) が、前記配線部 ( 6 ) の前記正側信号線に接続されている、バランスドアーマチュアドライバアセンブリ。

〔 態 様 5 〕

態様 4 に記載のバランスドアーマチュアドライバアセンブリにおいて、さらに、前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバの前記他方の端点 ( 1 2 ) と前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの前記一方の端点 ( 2 2 ) の間に直列に配置されたコンデンサ ( 2 8 ) 、  
を備える、バランスドアーマチュアドライバアセンブリ。

〔 態 様 6 〕

態様 3 に記載のバランスドアーマチュアドライバアセンブリにおいて、前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバの前記他方の端点 ( 1 2 ) が、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの前記中間点 ( 2 6 ) へと、これらの間にコンデンサ ( 2 8 ) が直列に配置されるように配線されており、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの一方の端点 ( 2 4 ) が、前記配線部 ( 6 ) の前記負側信号線に接続されており、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの前記他方の端点 ( 2 2 ) が、前記配線部 ( 6 ) の前記正側信号線に接続されている、バランスドアーマチュアドライバアセンブリ。

〔 態 様 7 〕

態様 1 に記載のバランスドアーマチュアドライバアセンブリにおいて、さらに、コイルに囲まれたアーマチュアを含む第 2 のバランスドアーマチュアドライバであって、前記コイルの各端点 ( 2 2 , 2 4 ) および / または中間点 ( 2 6 ) を前記配線部 ( 6 ) にそれぞれ接続する 3 つのタップを有する第 2 のバランスドアーマチュアドライバを備え、

前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバと前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバとが、当該第 1 のバランスドアーマチュアドライバの出力においてローパスフィルタが実現されるように配線されている、バランスドアーマチュアドライバアセンブリ。

〔 態 様 8 〕

態様 7 に記載のバランスドアーマチュアドライバアセンブリにおいて、前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバの前記中間点 ( 1 6 ) が、前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバの前記端点 ( 1 2 , 1 4 ) のうちの一方の端点 ( 1 2 ) であって、前記配線部 ( 6 ) の前記正側信号線に接続された端点 ( 1 2 ) に電氣的に接続されている、バランスドアーマチュアドライバアセンブリ。

〔 態 様 9 〕

態様 8 に記載のバランスドアーマチュアドライバアセンブリにおいて、前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバの他方の端点 ( 1 4 ) が、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの一方の端点 ( 2 4 ) に接続されており、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの他方の端点 ( 2 2 ) が、前記配線部 ( 6 ) の前記正側信号線に接続されており、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの前記中間点 ( 2 6 ) が、前記配線部 ( 6 ) の前記負側信号線に接続されている、バランスドアーマチュアドライバアセンブリ。

〔 態 様 1 0 〕

態様 8 に記載のバランスドアーマチュアドライバアセンブリにおいて、前記第 1 のバランスドアーマチュアドライバの前記他方の端点 ( 1 4 ) と前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの前記中間点 ( 2 6 ) とが、前記配線部 ( 6 ) の前記負側信号線に接続されており、前記第 2 のバランスドアーマチュアドライバの一方の端点 ( 2 2 ) が、前記配線

部（６）の前記正側信号線に接続されており、前記第２のバランスドアーマチュアダライバの他方の端点（２４）が、コンデンサ（２８）と直列で、前記第１のバランスドアーマチュアダライバの前記中間点（１６）および前記配線部（６）の前記正側信号線に接続された前記一方の端点（２２）へと接続されており、前記配線部（６）の前記正側信号線と前記第１のバランスドアーマチュアダライバの前記中間点（１６）の間に、抵抗（３０）が直列でさらに配置されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。

〔態様１１〕

態様１に記載のバランスドアーマチュアダライバアセンブリにおいて、さらに、コイルに囲まれたアーマチュアを含む第２のバランスドアーマチュアダライバであって、前記コイルの各端点（２２，２４）および／または中間点（２６）を前記配線部（６）にそれぞれ接続する３つのタップを有する第２のバランスドアーマチュアダライバを備え

、前記第１のバランスドアーマチュアダライバと前記第２のバランスドアーマチュアダライバとが、当該第１のバランスドアーマチュアダライバの出力においてバンドパスフィルタが実現されるように配線されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。

〔態様１２〕

態様１１に記載のバランスドアーマチュアダライバアセンブリにおいて、前記第２のバランスドアーマチュアダライバの端点（２２，２４）のうちの一方の端点（２２）が、前記配線部（６）の前記負側信号線に接続されており、前記第１のバランスドアーマチュアダライバの前記中間点（１６）が、前記第１のバランスドアーマチュアダライバの前記端点（１２，１４）のうちの一方の端点（１２）であって、前記配線部（６）の前記正側信号線に接続された端点（１２）に電氣的に接続されており、前記第２のバランスドアーマチュアダライバ（２６）の前記中間点（２６）も、前記配線部（６）の前記正側信号線に接続されており、前記第１のバランスドアーマチュアダライバの他方の端点（１４）と前記第２のバランスドアーマチュアダライバの他方の端点（２４）とが、互いに対して配線されていると共に、コンデンサ（２８）と直列で、前記配線部（６）の前記正側信号線へと接続されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。

〔態様１３〕

態様１から１２のいずれか一態様に記載のバランスドアーマチュアダライバアセンブリにおいて、前記第１のバランスドアーマチュアダライバが、前記コイルの前記端点のうちの一つまたは前記中間点にそれぞれ接続された３つのタップを有しており、前記コイルを前記中間点と前記端点（１２，１４）のうちの前記一方との間で短絡（１６）させる電氣的接続が、対応する前記タップ同士を電氣的に配線することによって実現されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。

〔態様１４〕

態様１から１２のいずれか一態様に記載のバランスドアーマチュアダライバアセンブリにおいて、前記第１のバランスドアーマチュアダライバが、前記コイルの前記端点のうちの一つにそれぞれ接続された２つのタップを有しており、前記コイルを前記中間点と前記端点（１２，１４）のうちの前記一方との間で短絡（１６）させる電氣的接続が、前記コイル内で実現されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。

〔態様１５〕

態様１から１４のいずれか一態様に記載のバランスドアーマチュアダライバアセンブリにおいて、さらに、

入力信号のための入力回路（４）、

を備え、前記配線部（６）の前記正側信号線が前記入力回路（４）の正側出力に接続され、前記配線部（６）の前記負側信号線が前記入力回路（４）の負側出力に接続されている、バランスドアーマチュアダライバアセンブリ。