

【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30年4月12日 (2018.4.12)

【公開番号】特開2016-170144(P2016-170144A)
 【公開日】平成28年9月23日 (2016.9.23)
 【年通号数】公開・登録公報2016-056
 【出願番号】特願2015-51775(P2015-51775)
 【国際特許分類】

G 0 1 C 19/5614 (2012.01)

G 0 1 C 19/5776 (2012.01)

G 0 1 D 5/12 (2006.01)

【F I】

G 0 1 C 19/56 1 1 4

G 0 1 C 19/56 2 7 6

G 0 1 D 5/12 K

【手続補正書】
 【提出日】平成30年2月27日 (2018.2.27)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 1 0 7
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 1 0 7】

この状態で、振動片 1 0 に対して Z 軸を回転軸とした角速度が加わると（振動片 1 0 が Z 軸回りで回転すると）、コリオリ力により駆動腕 4、5、6、7 は矢印 B に示すように振動する。即ち、矢印 A の方向と Z 軸の方向とに直交する矢印 B の方向のコリオリ力が、駆動腕 4、5、6、7 に働くことで、矢印 B の方向の振動成分が発生する。この矢印 B の方向の振動が連結腕 2、3 を介して基部 1 に伝わり、検出腕 8、9 が矢印 C の方向で屈曲振動を行う。この検出腕 8、9 の屈曲振動による圧電効果で発生した電荷信号が、検出信号 I Q 1、I Q 2 として検出回路 6 0 に入力される。ここで、駆動腕 4、5、6、7 の矢印 B の振動は、基部 1 の重心位置に対して周方向の振動であり、検出腕 8、9 の振動は、矢印 B とは周方向で反対向きの矢印 C の方向での振動である。このため、検出信号 I Q 1、I Q 2 は、駆動信号 D Q に対して位相が 90 度だけずれた信号になる。

【手続補正 2】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 1 2 8
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 1 2 8】

診断モード時（診断期間）には、第 1、第 2 のスイッチ素子 S W 1、S W 2 がオンになり、第 3、第 4 のスイッチ素子 S W 3、S W 4 がオフになる。これにより、第 1、第 2 の端子 P D 1、P D 2 側との電氣的な接続を、オフになった第 3、第 4 のスイッチ素子 S W 3、S W 4 により遮断しながら、オンになった第 1、第 2 のスイッチ素子 S W 1、S W 2 を介して、診断用信号 S F D を用いた診断用の所望信号（疑似所望信号）を検出回路 6 0 に供給できる。