

【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 3 年 11 月 25 日 (2021.11.25)

【公開番号】特開 2020-123881 (P2020-123881A)

【公開日】令和 2 年 8 月 13 日 (2020.8.13)

【年通号数】公開・登録公報 2020-032

【出願番号】特願 2019-15322 (P2019-15322)

【国際特許分類】

H 0 3 H 9/10 (2006.01)

H 0 3 H 9/19 (2006.01)

【F I】

H 0 3 H 9/10

H 0 3 H 9/19 F

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 10 月 11 日 (2021.10.11)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 2】

なお、図 8 に示すように、応力 F の方向が X 軸から  $60^\circ$  傾斜している場合 (= t 2) にも、周波数変動がゼロであることが分かる。そのため、本実施形態の変形例として、図 9 に示すように、 $40^\circ < \theta < 80^\circ$  となるように、第 1、第 2 接合部材 B 1、B 2 が配置されていてもよい。このような配置によっても、振動素子 5 の応力感度が十分に小さくなり、応力に起因する周波数変動を十分に小さく抑えることができる。なお、 $40^\circ < \theta < 80^\circ$  であれば、特に限定されないが、 $45^\circ < \theta < 75^\circ$  であることが好ましく、 $50^\circ < \theta < 70^\circ$  であることがより好ましい。これにより、上述の効果をより顕著に発揮することができる。