

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第5678741号
(P5678741)

(45) 発行日 平成27年3月4日(2015.3.4)

(24) 登録日 平成27年1月16日(2015.1.16)

(51) Int.Cl.

G O 1 P 15/10 (2006.01)

F 1

G O 1 P 15/10

請求項の数 6 (全 15 頁)

(21) 出願番号 特願2011-54013 (P2011-54013)
 (22) 出願日 平成23年3月11日 (2011.3.11)
 (65) 公開番号 特開2012-189480 (P2012-189480A)
 (43) 公開日 平成24年10月4日 (2012.10.4)
 審査請求日 平成26年1月23日 (2014.1.23)

(73) 特許権者 000002369
 セイコーエプソン株式会社
 東京都新宿区西新宿2丁目4番1号
 (74) 代理人 100095728
 弁理士 上柳 雅善
 (74) 代理人 100107261
 弁理士 須澤 修
 (74) 代理人 100127661
 弁理士 宮坂 一彦
 (72) 発明者 渡辺 潤
 東京都日野市日野421-8 エプソント
 ヨコム株式会社内
 (72) 発明者 中仙道 和之
 東京都日野市日野421-8 エプソント
 ヨコム株式会社内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 加速度検出器、加速度検出デバイス及び電子機器

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

ベース部と、

該ベース部に接続された可動部と、

前記ベース部と前記可動部とを結ぶ方向に沿って延びる振動梁を有する加速度検出部と、該加速度検出部の両端に接続された基部と、を備え、前記基部の一方が前記ベース部に固定され、前記基部の他方が前記可動部に固定された加速度検出素子と、

前記ベース部から前記可動部の方向に延びる支持部と、

前記可動部の主面に配置された質量部と、

を備え、

前記可動部は、前記主面と交差する方向に変位可能であり、

前記質量部は、平面視において、前記支持部と重なる領域と、前記加速度検出素子と重ならないように二股状で前記ベース部に向かって延びる領域と、を備え、

前記質量部と前記支持部とが重なる領域では、前記質量部と前記支持部との間に隙間が設けられていることを特徴とする加速度検出器。

【請求項 2】

ベース部と、

該ベース部に接続された可動部と、

前記ベース部と前記可動部とを結ぶ方向に沿って延びる振動梁を有する加速度検出部と、該加速度検出部の両端に接続された基部と、を備え、前記基部の一方が前記ベース部に

10

20

固定され、前記基部の他方が前記可動部に固定された加速度検出素子と、
前記ベース部から前記可動部の方向に延びる支持部と、
前記可動部の主面に分割されて配置された質量部と、
を備え、
前記可動部は、前記主面と交差する方向に変位可能であり、
前記分割された質量部は、平面視において、加速度検出素子を挟むように配置され、且
つ、前記支持部と重なる領域を備え、
前記分割された質量部と前記支持部とが重なる領域では、前記質量部と前記支持部との
間に隙間が設けられていることを特徴とする加速度検出器。

【請求項 3】

10

請求項 1 または請求項 2 に記載の加速度検出器において、
 前記支持部および前記ベース部は、平面視において、前記可動部を囲む枠状に設けられ
 ていることを特徴とする加速度検出器。

【請求項 4】

請求項 1 ないし請求項 3 のいずれか一項に記載の加速度検出器において、
 前記支持部は、複数の固定部を有し、

平面視において、隣り合う前記固定部同士を結んで囲んだ範囲内、または隣り合う前記
 固定部同士を結んだ直線上に、前記加速度検出器の重心が位置することを特徴とする加
 速度検出器。

【請求項 5】

20

請求項 1 ないし請求項 4 のいずれか一項に記載の加速度検出器と、
 前記加速度検出器を収容するパッケージと、を備えたことを特徴とする加速度検出デバ
 イス。

【請求項 6】

請求項 1 ないし請求項 4 のいずれか一項に記載の加速度検出器を備えたことを特徴とす
 る電子機器。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、加速度検出器、この加速度検出器を備えた加速度検出デバイス及び電子機器
 に関する。

30

【背景技術】**【0002】**

特許文献 1 には、ベースと、ベースにヒンジ継ぎ手によって接続され、このヒンジ継ぎ
 手を回転軸として回動できる振り子型回動質量と、この回動質量をベースに橋渡しするセ
 ンサー手段と、を備えた振り子型加速度計（以下、加速度検出器という）が開示されてい
 る。

【先行技術文献】**【特許文献】****【0003】**

【特許文献 1】特開平 1 - 302166 号公報

40

【発明の概要】**【発明が解決しようとする課題】****【0004】**

上記加速度検出器は、加わる加速度に応じて回動質量（以下、可動部という）が回動（
 以下、変位という）することで、センサー手段（以下、加速度検出素子という）に引っ張
 り応力や圧縮応力が加わることによる、加速度検出素子の共振周波数の変化によって加
 速度を検出する構成となっている。

【0005】

ところで、上記加速度検出器は、可動部の変位の規制が、加速度検出器を収容する容器

50

(以下、パッケージという)によって行われている。つまり、加速度検出器は、自身には可動部の変位を規制する構成要素が一切ないことから、可動部や加速度検出素子がパッケージの内面に衝突するまで変位可能な構成となっている。

このように、上記加速度検出器は、可動部の変位の規制が外部部材であるパッケージに依存することから、可動部(加速度検出素子)とパッケージの内面との隙間に関わる数々の寸法公差要因(例えば、パッケージを構成する各部品の寸法ばらつきや、パッケージへの加速度検出器の固定位置のばらつきなど)によって、可動部とパッケージの内面との隙間が、設定値に対して大きくばらつく虞がある。

【0006】

のことから、上記加速度検出器は、可動部とパッケージの内面との隙間が設定値より大きい場合、加わる加速度の大きさによっては、可動部や加速度検出素子がパッケージの内面に激しく衝突して破損する虞がある。10

また、上記加速度検出器は、可動部とパッケージの内面との隙間が設定値より更に大きい場合、加わる加速度の大きさによっては、可動部や加速度検出素子がパッケージの内面に衝突しなくとも、強度の限界を超える変位により破損する虞がある。

一方、上記加速度検出器は、可動部とパッケージの内面との隙間が設定値より小さい場合、可動部の変位範囲が設定より小さくなることから、設定された加速度検出範囲を満足できない虞がある。

【課題を解決するための手段】

【0007】

本発明は、上記課題の少なくとも一部を解決するためになされたものであり、以下の形態または適用例として実現することが可能である。20

【0008】

[適用例1] 本適用例にかかる加速度検出器は、ベース部と、該ベース部に接続された可動部と、前記可動部に少なくとも一部が配置された加速度検出素子と、前記ベース部から前記可動部の方向に延びる支持部と、を備え、前記可動部は、平面視において、前記支持部と重なる領域を備えた質量部が正面に配置され、且つ、前記正面と交差する方向に変位可能であり、前記質量部と前記支持部とが重なる領域では、前記質量部と前記支持部との間に隙間が設けられていることを特徴とする。

【0009】

これによれば、加速度検出器は、可動部の両正面の少なくとも一方に、平面視において、一部が支持部と重なる質量部が配置され、可動部が、加わる加速度に応じて継ぎ手部を支点にして正面と交差する方向に変位可能であり、質量部と支持部とが重なる領域の両者間に隙間が設けられている。

のことから、加速度検出器は、加速度に応じて変位する可動部の変位を、可動部の正面に配置された質量部が隙間分変位したところで支持部と接触することによって、所定の範囲内に規制することができる。

この結果、加速度検出器は、自身に可動部の変位を規制する構成要素(以下、ストッパーという)を設けたことから、外部部材であるパッケージに依存することなく、可動部の変位を自身で規制することができる。40

したがって、加速度検出器は、例えば、パッケージの内面と加速度検出器との隙間を、質量部と支持部との隙間よりも十分に大きく設定することが可能となり、従来のような、パッケージの内面との衝突や強度の限界を超える変位による、可動部や加速度検出素子の破損を回避することができる。

【0010】

加えて、加速度検出器は、質量部と支持部との間の隙間のばらつきに、例えば、パッケージなどの外部部材の寸法ばらつき(寸法公差)が、ばらつき要因として加わることがない。

このとから、加速度検出器は、質量部と支持部との隙間のばらつきを、従来のパッケージの内面と加速度検出器との隙間のばらつきよりも小さくすることが可能となる。50

これにより、加速度検出器は、従来のような、可動部の変位が設定より狭い範囲に規制され、設定された加速度検出範囲を満足できないという不具合を回避することができる。

【0011】

また、加速度検出器は、自身に可動部の変位を規制するストッパーを設けたことから、前述の従来構成では不可能であった、可動部の変位の規制具合を、例えば、パッケージなどの外部部材に収容する前に確認することができる。

これにより、加速度検出器は、従来と比較して、良品率が格段に向上し、実使用時における破損などの不具合を低減することができる。

【0012】

[適用例2] 上記適用例にかかる加速度検出器において、前記支持部および前記ベース部は、平面視において、前記可動部を囲む枠状に設けられていることが好ましい。 10

【0013】

これによれば、加速度検出器は、平面視において、支持部がベース部とによって可動部を囲む枠状に形成されていることから、例えば、支持部が可動部の両側に分割されている場合と比較して、支持部における質量部の接触時（衝突時）の強度（耐衝撃性）を向上させることができる。

加えて、加速度検出器は、平面視において、支持部がベース部とによって可動部を囲む枠状に形成されていることから、例えば、支持部が可動部の両側に分割されている場合と比較して、形状がゆがむことなく安定した状態で、例えば、パッケージなどの外部部材に固定することができる。 20

これにより、加速度検出器は、例えば、パッケージなどの外部部材に固定する際の質量部と支持部との隙間のばらつきの変化を抑制することができる。

【0014】

[適用例3] 上記適用例にかかる加速度検出器において、前記支持部は、複数の固定部を有し、平面視において、隣り合う前記固定部同士を結んで囲んだ範囲内、または隣り合う前記固定部同士を結んだ直線上に、前記加速度検出器の重心が位置することが好ましい。 30

【0015】

これによれば、加速度検出器は、支持部が複数の固定部を有し、平面視において、隣り合う固定部同士を結んで囲んだ範囲内、または隣り合う固定部同士を結んだ直線上に、加速度検出器の重心が位置する。

このことから、加速度検出器は、いずれかの方向へ傾くことなく安定した姿勢で、例えば、パッケージなどの外部部材に固定することができる。

【0016】

[適用例4] 上記適用例にかかる加速度検出器において、前記加速度検出素子は、前記ベース部と前記可動部とを結ぶ方向に沿って延びる振動梁を有する加速度検出部と、該加速度検出部の両端に接続された基部と、を備え、前記基部の一方が前記ベース部に固定され、前記基部の他方が前記可動部に固定されていることが好ましい。

【0017】

これによれば、加速度検出器は、加速度検出素子が少なくとも一以上の振動梁を有する加速度検出部と、加速度検出部の両端に接続された一対の基部と、を備え、基部の一方がベース部に固定され、基部の他方が可動部に固定されている。 40

このことから、加速度検出器は、例えば、加わる加速度による可動部の変位に応じて振動梁が伸縮し、この際に生じる引っ張り応力、圧縮応力による振動梁の振動周波数の変化を加速度に変換するという構成が可能となる。

加速度検出器の可動部の変位を自身で規制する本構成は、この振動梁を備えた加速度検出素子に対する衝撃を緩和し、加速度検出素子の破損を回避するという観点において、より効果的であるといえる。

【0018】

[適用例5] 本適用例にかかる加速度検出デバイスは、上記適用例のいずれか一項に記 50

載の加速度検出器と、前記加速度検出器を収容するパッケージと、を備えたことを特徴とする。

【0019】

これによれば、加速度検出デバイスは、上記適用例のいずれか一項に記載の加速度検出器と、加速度検出器を収容するパッケージと、を備えたことから、上記適用例のいずれか一項に記載の効果を奏する加速度検出デバイスを提供することができる。

【0020】

[適用例6] 本適用例にかかる電子機器は、上記適用例のいずれか一項に記載の加速度検出器を備えたことを特徴とする。

【0021】

これによれば、電子機器は、上記適用例のいずれか一項に記載の加速度検出器を備えたことから、上記適用例のいずれか一項に記載の効果を奏する電子機器を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【0022】

【図1】第1実施形態の加速度検出器の部分展開模式斜視図。

【図2】第1実施形態の加速度検出器の概略構成を示す模式平断面図であり、(a)は平面図、(b)は(a)のA-A線での断面図。

【図3】加速度検出器の動作について説明する模式断面図であり、(a)は可動部が-Z方向に変位した状態を示し、(b)は可動部が+Z方向に変位した状態を示す。

【図4】変形例の加速度検出器の概略構成を示す模式平断面図であり、(a)は平面図、(b)は(a)のD-D線での断面図、(c)は(a)のE-E線での断面図。

【図5】第2実施形態の加速度検出デバイスの概略構成を示す模式平断面図であり、(a)はリッド(蓋体)側から俯瞰した平面図、(b)は(a)のF-F線での断面図。

【図6】第3実施形態の傾斜計を示す模式斜視図。

【発明を実施するための形態】

【0023】

以下、本発明を具体化した実施形態について図面を参照して説明する。

【0024】

(第1実施形態)

最初に、加速度検出器の一例について説明する。

図1は、第1実施形態の加速度検出器の部分展開模式斜視図である。図2は、第1実施形態の加速度検出器の概略構成を示す模式平断面図である。図2(a)は、平面図、図2(b)は、図2(a)のA-A線での断面図である。なお、各配線は省略しており、各構成要素の寸法比率は実際と異なる。

【0025】

図1、図2に示すように、加速度検出器1は、平板状のベース部10と、ベース部10に継ぎ手部11を介して接続された矩形平板状の可動部12と、ベース部10と可動部12とに掛け渡された加速度検出素子13とを備えている。

そして、加速度検出器1は、平面視において、ベース部10から可動部12の両側に沿って延び、ベース部10とによって可動部12を囲む略矩形の枠状に形成されている平板状の支持部14、を備えている。

【0026】

可動部12は、平板の表裏面に相当する両主面12a, 12bに、平面視において、一部が支持部14と重なる一対の質量部(錘部)15が配置されている。質量部15は、接着剤16を介して主面12a, 12bに固定されている。

ベース部10、継ぎ手部11、可動部12、支持部14は、例えば、水晶の原石などから所定の角度で切り出された水晶基板を用いて一体で略平板状に形成されている。なお、可動部12と支持部14との間には、両者を分割するスリット状の孔が設けられている。

ベース部10、継ぎ手部11、可動部12、支持部14の外形形状は、フォトリソグラ

10

20

30

40

50

フィー、エッティングなどの技術を用いて精度よく形成されている。

【0027】

継ぎ手部11は、両正面12a, 12b側からのハーフエッティングによって、ベース部10と可動部12とを区切るように、ベース部10と可動部12とを結ぶ方向(Y軸方向)と直交する方向(X軸方向)に沿って溝部11aが形成されている。

溝部11aにより、継ぎ手部11のY軸方向に沿った断面形状(図2(b)の形状)は、略H字状に形成されている。

この継ぎ手部11により、可動部12は、正面12a(12b)と交差する方向(Z軸方向)に加わる加速度に応じて、継ぎ手部11を支点(回転軸)にして正面12aと交差する方向(Z軸方向)に変位(回動)可能となっている。 10

【0028】

質量部15には、例えば、Cu、Auなどの金属に代表される比較的比重の大きい材料が用いられている。

そして、質量部15は、平面サイズを極力大きくするために、可動部12における継ぎ手部11側とは反対側の自由端側から、加速度検出素子13を避けて二股状で継ぎ手部11近傍まで伸び、平面視において、略U字状に形成されている。

接着剤16には、例えば、シリコーン樹脂系の熱硬化型接着剤が用いられている。接着剤16は、熱応力の抑制の観点から可動部12及び質量部15の一部の範囲を接着するように塗布されるのが好ましい。

【0029】

加速度検出器1は、質量部15と支持部14とが重なる領域B(図2(a)のハッチング部分)では、図2(b)に示すように、質量部15と支持部14との間に隙間Cが設けられている。本実施形態では、隙間Cを接着剤16の厚さで管理している。 20

具体的には、例えば、可動部12と質量部15との間に、隙間Cに相当する所定の厚さに形成されたスペーサーを挟んだ状態で、可動部12と質量部15とを接着剤16によって固定することで、隙間Cを所定の範囲内に管理することができる。

【0030】

加速度検出素子13は、ベース部10と可動部12とを結ぶ方向(Y軸方向)に沿って伸びる少なくとも一以上(ここでは2本)の角柱状であって、X軸方向に屈曲振動をする振動梁13a, 13bを有する加速度検出部13cと、加速度検出部13cの両端に接続された一対の基部13d, 13eと、を備えている。 30

加速度検出素子13は、2本の振動梁13a, 13bと一対の基部13d, 13eとで二組の音叉を構成することから、双音叉素子(双音叉型振動片)とも呼ばれている。

加速度検出素子13は、例えば、水晶の原石などから所定の角度で切り出された水晶基板を用いて、加速度検出部13cと基部13d, 13eとが一体で略平板状に形成されている。また、加速度検出素子13の外形形状は、フォトリソグラフィー、エッティングなどの技術を用いて精度よく形成されている。

【0031】

加速度検出素子13は、一方の基部13dが可動部12の正面12a側に、例えば、低融点ガラス、共晶接合可能なAu/Sn合金被膜などの接合部材17を介して固定され、他方の基部13eがベース部10の正面10a側(可動部12の正面12aと同じ側)に接合部材17を介して固定されている。 40

なお、加速度検出素子13と、ベース部10の正面10a及び可動部12の正面12aとの間には、可動部12の変位時に加速度検出素子13とベース部10及び可動部12とが互いに接触しないように、所定の隙間が設けられている。この隙間は、本実施形態では、接合部材17の厚さで管理されている。管理方法は、上記隙間Cと同様の方法を用いることができる。

【0032】

加速度検出素子13は、振動梁13a, 13bの図示しない励振電極(駆動電極)から基部13eに引き出された引き出し電極13f, 13gが、例えば、Au、Alなどの金 50

属ワイヤー 18 によって、ベース部 10 の正面 10a に設けられた接続端子 10b, 10c と接続されている。

詳述すると、引き出し電極 13f は、接続端子 10b と接続され、引き出し電極 13g は、接続端子 10c と接続されている。

ベース部 10 の接続端子 10b, 10c は、図示しない配線によって支持部 14 の外部接続端子 14e, 14f と接続されている。詳述すると、接続端子 10b は、外部接続端子 14e と接続され、接続端子 10c は、外部接続端子 14f と接続されている。

なお、励振電極、引き出し電極 13f, 13g、接続端子 10b, 10c、外部接続端子 14e, 14f は、例えば、Cr を下地層とし、その上に Au が積層された構成となっている。

10

【0033】

支持部 14 は、パッケージ、基板などの外部部材に固定される部分である複数（ここでは 4箇所）の固定部 14a, 14b, 14c, 14d を有し、平面視において、隣り合う固定部同士を結んで囲んだ範囲内（例えば、図 2(a) の 2 点鎖線で囲んだ範囲内のように隣り合う固定部同士を結ぶ互いに交差しあわない線にて囲まれた範囲内）に、加速度検出器 1 の重心 G が位置するように固定部 14a ~ 14d が配置されている。

なお、固定部が 2 箇所の場合には、固定部同士を結んだ直線上に重心 G が位置するよう 2 箇所の固定部が配置されればよい。

【0034】

ここで、加速度検出器 1 の動作について説明する。

20

図 3 は、加速度検出器の動作について説明する模式断面図である。図 3(a) は、可動部が紙面下方 (-Z 方向) に変位した状態を示し、図 3(b) は、可動部が紙面上方 (+Z 方向) に変位した状態を示す。

【0035】

図 3(a) に示すように、加速度検出器 1 は、Z 軸方向に加わる加速度 -g に応じて、可動部 12 が、継ぎ手部 11 を支点にして -Z 方向に変位した場合、加速度検出素子 13 には、Y 軸方向に基部 13d と基部 13e とが互いに離れる方向の引っ張り力が加わり、加速度検出部 13c の振動梁 13a, 13b に引っ張り応力が生じる。

これにより、加速度検出器 1 は、例えば、巻き上げられた弦楽器の弦のように、加速度検出部 13c の振動梁 13a, 13b の振動周波数（以下、共振周波数ともいう）が高くなる方に変化する。

30

【0036】

一方、図 3(b) に示すように、加速度検出器 1 は、Z 軸方向に加わる加速度 +g に応じて、可動部 12 が、継ぎ手部 11 を支点にして +Z 方向に変位した場合、加速度検出素子 13 には、Y 軸方向に基部 13d と基部 13e とが互いに近づく方向の圧縮力が加わり、加速度検出部 13c の振動梁 13a, 13b に圧縮応力が生じる。

これにより、加速度検出器 1 は、例えば、巻き戻された弦楽器の弦のように、加速度検出部 13c の振動梁 13a, 13b の共振周波数が低くなる方に変化する。

【0037】

加速度検出器 1 は、この共振周波数の変化を検出している。Z 軸方向に加わる加速度 (+g, -g) は、この検出された共振周波数の変化の割合に応じて、ルックアップテーブルなどによって定められた数値に変換することで導出される。

40

【0038】

ここで、図 3(a) に示すように、加速度検出器 1 は、Z 軸方向に加わる加速度 -g が所定の大きさより大きい場合、可動部 12 の正面 12a に固定された質量部 15 の、平面視において支持部 14 と重なる部分が支持部 14 に接触する。

これにより、加速度検出器 1 は、加速度 -g に応じて -Z 方向に変位する可動部 12 の変位を、所定の範囲（隙間 C に相当、図 2(b) 参照）内に規制する。

【0039】

一方、図 3(b) に示すように、加速度検出器 1 は、Z 軸方向に加わる加速度 +g が所

50

定の大きさより大きい場合、可動部 12 の主面 12 b に固定された質量部 15 の、平面視において支持部 14 と重なる部分が支持部 14 に接触する。

これにより、加速度検出器 1 は、加速度 $+ g$ に応じて $+ Z$ 方向に変位する可動部 12 の変位を、所定の範囲（隙間 C に相当、図 2 (b) 参照）内に規制する。

【0040】

上述したように、第 1 実施形態の加速度検出器 1 は、可動部 12 の両主面 12 a, 12 b に、平面視において、一部が支持部 14 と重なる質量部 15 が配置され、可動部 12 が Z 軸方向に加わる加速度 ($+ g$, $- g$) に応じて継ぎ手部 11 を支点にして Z 軸方向に変位可能であり、質量部 15 と支持部 14 とが重なる領域 B における質量部 15 と支持部 14 との間に隙間 C が設けられている。 10

このことから、加速度検出器 1 は、加速度に応じて Z 軸方向に変位する可動部 12 の変位を、可動部 12 の両主面 12 a, 12 b に固定された質量部 15 が隙間 C 分変位して支持部 14 と接触することによって、所定の範囲内に規制することができる。

【0041】

この結果、加速度検出器 1 は、自身に可動部 12 の変位を規制するストッパーを設けたことから、例えば、外部部材であるパッケージに依存することなく可動部 12 の変位を自身で規制することが可能となる。

したがって、加速度検出器 1 は、例えば、外部部材であるパッケージの内面と加速度検出器 1 との隙間を、質量部 15 と支持部 14 との隙間 C よりも十分に大きく設定することが可能となり、従来のような、パッケージの内面との衝突や強度の限界を超える変位による、可動部 12 や加速度検出素子 13 の破損を回避することができる。 20

【0042】

加えて、加速度検出器 1 は、質量部 15 と支持部 14 との間の隙間 C のばらつきに、例えば、パッケージなどの外部部材の寸法ばらつき（寸法公差）が、ばらつき要因として加わることがない。

このことから、加速度検出器 1 は、質量部 15 と支持部 14 との隙間 C のばらつきを、従来のパッケージ内面と加速度検出器との隙間のばらつきよりも小さくすることが可能となる。

これにより、加速度検出器 1 は、従来のような、可動部 12 の変位が設定より狭い範囲に規制され、設定された加速度検出範囲を満足できないという不具合を回避することができる。 30

【0043】

また、加速度検出器 1 は、自身に可動部 12 の変位を規制するストッパーを設けたことから、前述の従来構成では不可能であった、可動部 12 の変位の規制具合を、例えば、パッケージなどの外部部材に収容する前に確認することができる。

これにより、加速度検出器 1 は、従来と比較して、良品率が格段に向上し、実使用時における破損などの不具合を低減することができる。

【0044】

また、加速度検出器 1 は、平面視において、支持部 14 がベース部 10 とによって可動部 12 を囲む略矩形の枠状に形成されていることから、例えば、後述する変形例のような、支持部 14 が可動部 12 の両側に分割されている場合と比較して、支持部 14 における質量部 15 の接触時（衝突時）の強度（耐衝撃性）を向上させることができる。 40

【0045】

加えて、加速度検出器 1 は、平面視において、支持部 14 がベース部 10 とによって可動部 12 を囲む略矩形の枠状に形成されていることから、例えば、支持部 14 が可動部 12 の両側に分割されている場合と比較して、形状がゆがむことなく安定した状態で、例えば、パッケージなどの外部部材に固定することができる。

これにより、加速度検出器 1 は、例えば、パッケージなどの外部部材への固定時における質量部 15 と支持部 14 との隙間 C の変化を抑制することができる。換言すれば、加速度検出器 1 は、可動部 12 の変位を規制する規制範囲の変化を抑制することができる。 50

【0046】

また、加速度検出器1は、支持部14が4箇所に固定部14a～14dを有し、平面視において、隣り合う固定部同士を結んで囲んだ範囲内に、加速度検出器の重心Gが位置するように固定部14a～14dが配置されている。

このことから、加速度検出器1は、いずれかの方向へ傾くことなく安定した姿勢で、例えば、パッケージなどの外部部材に固定することができる。

なお、加速度検出器1は、固定部が2箇所の場合には、固定部同士を結んだ直線上に重心Gが位置するように2箇所の固定部が配置されれば、同様の効果を奏することができる。

【0047】

10

また、加速度検出器1は、加速度検出素子13が、Y軸方向に沿って延びる2本の振動梁13a, 13bを有する加速度検出部13cと、加速度検出部13cの両端に接続された一対の基部13d, 13eと、を備え、一方の基部13dが可動部12に固定され、他方の基部13eがベース部10に固定されている。

これによって、加速度検出器1は、Z軸方向に加わる加速度による可動部12のZ軸方向の変位に応じて振動梁13a, 13bがY軸方向に伸縮し、この際に生じる引っ張り応力、圧縮応力による共振周波数の変化を加速度に変換するという検出感度の高い構成が可能となっている。

加速度検出器1の可動部12のZ軸方向の変位を自身で規制する本構成は、この振動梁13a, 13bを備えた加速度検出素子13に対する衝撃を緩和し、加速度検出素子13の破損を回避するという観点において、より効果的であるといえる。

【0048】

20

なお、加速度検出器1は、Z軸方向に加わる加速度が一方向のみ(+gのみ、または-gのみ)の場合には、支持部14に接触しない方の質量部15は、平面視において支持部14と重ならない形状としてもよく、質量部15そのものを除去してもよい。

また、加速度検出器1は、加速度検出素子13を可動部12の主面12a側に代えて、主面12b側に備えてもよく、主面12a側及び主面12b側の両方に備えてもよい。

また、加速度検出器1は、接着剤16に加えて、質量部15の側面から可動部12の主面12a(12b)にかけて接着剤を塗布し、質量部15と可動部12との接着固定強度を補強してもよい。

また、加速度検出器1は、加速度検出素子13の引き出し電極13f, 13gが、ベース部10の接続端子10b, 10cと、金属ワイヤー18に代えて導電性接着剤で接続されていてもよい。

なお、これらの付帯事項は、以下の変形例にも適用可能である。

【0049】

(変形例)

次に、第1実施形態の変形例について説明する。

図4は、第1実施形態の変形例の加速度検出器の概略構成を示す模式平面図である。図4(a)は、平面図、図4(b)は、図4(a)のD-D線での断面図、図4(c)は、図4(a)のE-E線での断面図である。なお、各配線は省略しており、各構成要素の寸法比率は実際と異なる。

40

また、上記第1実施形態との共通部分には、同一符号を付して詳細な説明を省略し、上記第1実施形態と異なる部分を中心に説明する。

【0050】

図4に示すように、加速度検出器2は、支持部114における可動部112の自由端側(-Y側)の、第1実施形態ではX軸方向に延びて繋がっていた部分が、Y軸方向からX軸方向に屈曲した根元部分を残して切り取られ、支持部114が可動部112の+X側と-X側との2つに分割されている。

また、加速度検出器2は、支持部114の切り取られたスペースに可動部112の自由端側が延在している。

50

【0051】

加速度検出器2は、可動部112の上記延在した部分に加速度検出素子113が配置可能のように、質量部115が+X側と-X側との2つに分割されている。そして、可動部112の正面112a側では、2つに分割され質量部115が、加速度検出素子113を+X側と-X側とから挟むように配置されている。

なお、質量部115は、可動部112の正面112b側でも2つに分割され、平面視において、正面112a側と重なるように配置されている。

【0052】

質量部115の一部は、平面視において、支持部114における可動部112の自由端側のY軸方向からX軸方向に屈曲した部分（先端部分）と重なっている（図4（a）のハッキング部分、領域B）。

質量部115と支持部114とが重なる領域Bでは、図4（c）に示すように、質量部115と支持部114との間に隙間Cが設けられている。

なお、加速度検出器2の動作については、第1実施形態に準じるので説明を省略する。

【0053】

上記構成により、加速度検出器2は、加速度検出素子113の基部13eを第1実施形態と同じ位置に、基部13dを可動部112の自由端側の端部に移動させて配置することができる。

このことから、加速度検出器2は、第1実施形態と比較して、Y軸方向のサイズを大きくすることなく、加速度検出素子113の加速度検出部113cの振動梁113a, 113bを第1実施形態よりも長くすることが可能となる。

【0054】

上述したように、変形例の加速度検出器2は、第1実施形態と比較して、Y軸方向のサイズを大きくすることなく、加速度検出素子113の振動梁113a, 113bを第1実施形態よりも長くすることが可能であることから、加速度による可動部112の僅かな変位でも振動梁113a, 113bが伸縮しやすくなり、共振周波数の変化が発生しやすくなる。

この結果、加速度検出器2は、第1実施形態と比較して、Y軸方向のサイズを大きくすることなく、加速度の検出感度を向上させることができる。

【0055】**（第2実施形態）**

次に、上記第1実施形態及び変形例で述べた加速度検出器を備えた加速度検出デバイスについて説明する。

図5は、第2実施形態の加速度検出デバイスの概略構成を示す模式平断面図である。図5（a）は、リッド（蓋体）側から俯瞰した平面図であり、図5（b）は、図5（a）のF-F線での断面図である。なお、平面図では、リッドを省略してある。また、各配線は省略してある。

なお、上記第1実施形態との共通部分には、同一符号を付して詳細な説明を省略し、上記第1実施形態と異なる部分を中心に説明する。

【0056】

図5に示すように、加速度検出デバイス3は、上記第1実施形態で述べた加速度検出器1と、加速度検出器1を収容するパッケージ20と、を備えている。

パッケージ20は、平面形状が略矩形で凹部を有したパッケージベース21と、パッケージベース21の凹部を覆う平面形状が略矩形で平板状のリッド22と、を有し、略直方体形状に形成されている。

パッケージベース21には、セラミックグリーンシートを成形して積層し焼成した酸化アルミニウム質焼結体、水晶、ガラス、シリコンなどが用いられている。

リッド22には、パッケージベース21と同材料、または、コバルト、42アロイ、ステンレス鋼などの金属が用いられている。

【0057】

10

20

30

40

50

パッケージベース21には、内底面(凹部の内側の底面)23の外周部分から凹部の内壁に沿って突出した2箇所の段差部23aに、内部端子24, 25が設けられている。

内部端子24, 25は、加速度検出器1の支持部14に設けられた外部接続端子14e, 14fと対向する位置(平面視において重なる位置)に設けられている。なお、外部接続端子14eは、ベース部10の接続端子10bと接続され、外部接続端子14fは、ベース部10の接続端子10cと接続されている。

なお、外部接続端子14e, 14fは、支持部14の固定部14b, 14cと平面視において重なる位置に設けられているのが好ましい。

【0058】

パッケージベース21の外底面(内底面23の反対側の面、外側の底面)26には、電子機器などの外部部材に実装される際に用いられる一対の外部端子27, 28が形成されている。

外部端子27, 28は、図示しない内部配線によって内部端子24, 25と接続されている。例えば、外部端子27は、内部端子24と接続され、外部端子28は、内部端子25と接続されている。

内部端子24, 25及び外部端子27, 28は、Wなどのメタライズ層にNi, Auなどの各被膜をメッキなどの方法により積層した金属膜からなる。

【0059】

パッケージベース21には、凹部の底部にパッケージ20の内部を封止する封止部29が設けられている。

封止部29は、パッケージベース21に形成された、外底面26側の孔径が内底面23側の孔径より大きい段付きの貫通孔29aに、Au/Ga合金、はんだなどからなる封止材29bを投入し、加熱溶融後、固化させることでパッケージ20の内部を気密に封止する構成となっている。

【0060】

加速度検出デバイス3は、加速度検出器1の支持部14の固定部14a, 14b, 14c, 14dが、接着剤30を介して、パッケージベース21の段差部23aに固定されている。

ここで、固定部14b, 14cが外部接続端子14e, 14fと内部端子24, 25とを接続する部分であることから、接着剤30には、例えば、金属フィラーなどの導電性物質が混合されたシリコーン樹脂系の導電性接着剤が用いられている。なお、固定部14a, 14dの固定には、金属フィラーなどの導電性物質を含まないシリコーン樹脂系の接着剤を用いてもよい。

【0061】

加速度検出デバイス3は、加速度検出器1がパッケージベース21の内部端子24, 25と接続された状態で、パッケージベース21の凹部がリッド22により覆われ、パッケージベース21とリッド22とがシームリング、低融点ガラス、接着剤などの接合部材20aで接合される。

加速度検出デバイス3は、リッド22の接合後、パッケージ20の内部が減圧された状態(真空度の高い状態)で、封止部29の貫通孔29aに封止材29bが投入され、加熱溶融後、固化されることにより、パッケージ20の内部が気密に封止される。

なお、パッケージ20の内部は、窒素、ヘリウム、アルゴンなどの不活性ガスが充填されていてもよい。

【0062】

加速度検出デバイス3は、外部端子27, 28、内部端子24, 25、外部接続端子14e, 14f、接続端子10b, 10cなどを経由して加速度検出器1の励振電極に印加される駆動信号によって、加速度検出器1の振動梁13a, 13bが所定の周波数で発振(共振)する。

そして、加速度検出デバイス3は、加わる加速度に応じて変化する加速度検出器1の共

10

20

30

40

50

振周波数を出力信号として出力する。

【0063】

上述したように、第2実施形態の加速度検出デバイス3は、加速度検出器1を備えたことから、上記第1実施形態に記載された効果を奏する加速度検出デバイス（例えば、パッケージ20の内面との衝突や、強度の限界を超える変位による加速度検出器1の破損を回避することができる加速度検出デバイス）を提供することができる。

なお、加速度検出デバイス3は、加速度検出器1に代えて加速度検出器2を備えた場合においても、上記と同様の効果及び加速度検出器2の特有の効果を奏する加速度検出デバイスを提供することができる。

【0064】

(第3実施形態)

次に、上記実施形態及び変形例で述べた加速度検出器を備えた電子機器としての傾斜計について説明する。

図6は、第3実施形態の傾斜計を示す模式斜視図である。

図6に示す傾斜計4は、上記第1実施形態で述べた加速度検出器1を、傾斜センサーとして備えている。

傾斜計4は、例えば、山の斜面、道路の法面、盛土の擁壁面などの被計測場所に設置される。傾斜計4は、外部からケーブル40を介して電源が供給され、または電源を内蔵し、図示しない駆動回路によって加速度検出器1に駆動信号が送られている。

そして、傾斜計4は、図示しない検出回路によって、加速度検出器1に加わる重力加速度に応じて変化する共振周波数から、傾斜計4の姿勢の変化（傾斜計4に対する重力加速度が加わる方向の変化）を検出し、それを角度に換算して、例えば、無線などで基地局にデータ転送する。これにより、傾斜計4は、異常の早期発見に貢献することができる。

なお、傾斜計4は、加速度検出器1に代えて加速度検出器2を傾斜センサーとして備えてもよい。

【0065】

上述した加速度検出器1, 2は、上記傾斜計に限らず、地震計、ナビゲーション装置、姿勢制御装置、ゲームコントローラー、携帯電話などの加速度センサー、傾斜センサーなどとして好適に用いることができ、いずれの場合にも上記実施形態及び変形例で説明した効果を奏する電子機器を提供することができる。

【0066】

なお、上記各実施形態及び変形例において、ベース部、継ぎ手部、可動部、支持部の材料は、水晶に限定するものではなく、ガラス、またはシリコンなどの半導体材料であってもよい。

また、加速度検出素子の基材は、水晶に限定するものではなく、タンタル酸リチウム(LiTaO3)、四ホウ酸リチウム(Li2B4O7)、ニオブ酸リチウム(LiNbO3)、チタン酸ジルコン酸鉛(PZT)、酸化亜鉛(ZnO)、窒化アルミニウム(AlN)などの圧電材料、または酸化亜鉛(ZnO)、窒化アルミニウム(AlN)などの圧電体を被膜として備えたシリコンなどの半導体材料であってもよい。

【符号の説明】

【0067】

1, 2...加速度検出器、3...加速度検出デバイス、4...電子機器としての傾斜計、10...ベース部、10a...正面、10b, 10c...接続端子、11...継ぎ手部、11a...溝部、12...可動部、12a, 12b...正面、13...加速度検出素子、13a, 13b...振動梁、13c...加速度検出部、13d, 13e...基部、13f, 13g...引き出し電極、14...支持部、14a, 14b, 14c, 14d...固定部、14e, 14f...外部接続端子、15...質量部、16...接着剤、17...接合部材、18...金属ワイヤー、20...パッケージ、20a...接合部材、21...パッケージベース、22...リッド、23...内底面、23a...段差部、24, 25...内部端子、26...外底面、27, 28...外部端子、29...封止部、29a...貫通孔、29b...封止材、30...接着剤、40...ケーブル、112...可動部、

10

20

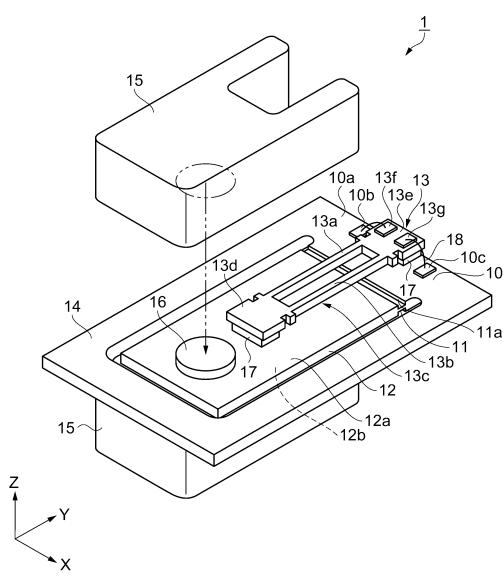
30

40

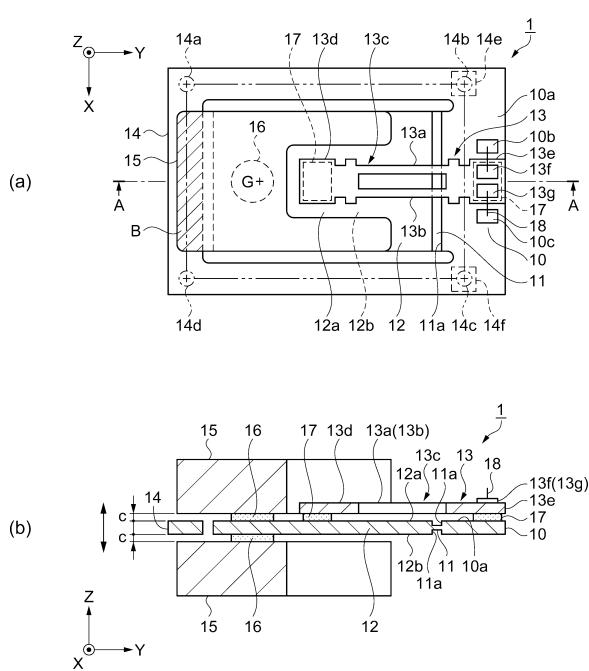
50

1 1 2 a , 1 1 2 b ...主面、 1 1 3 ...加速度検出素子、 1 1 3 a , 1 1 3 b ...振動梁、 1 1 3 c ...加速度検出部、 1 1 4 ...支持部、 1 1 5 ...質量部、 B ...質量部と支持部とが重なる領域。

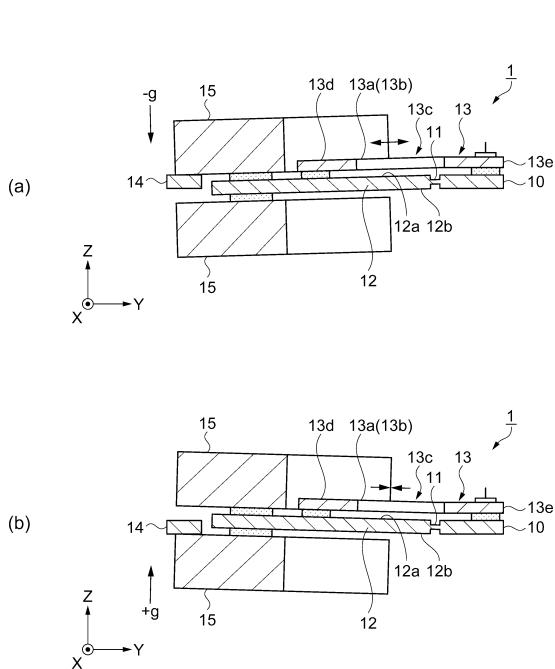
【 四 1 】



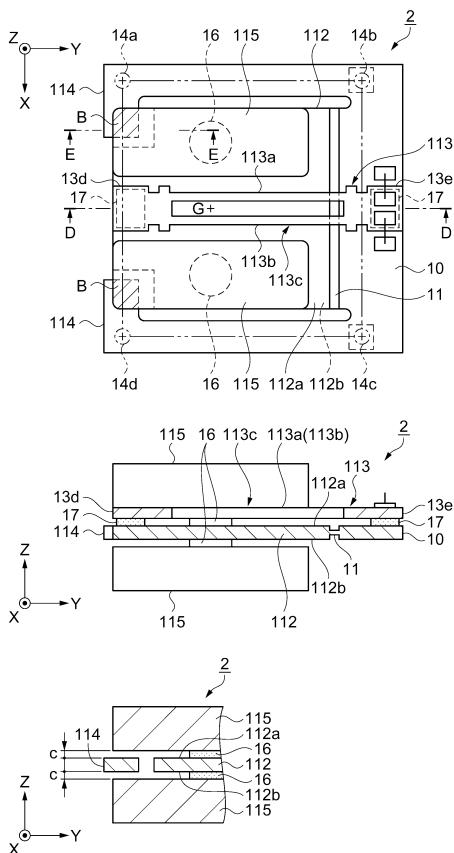
【 図 2 】



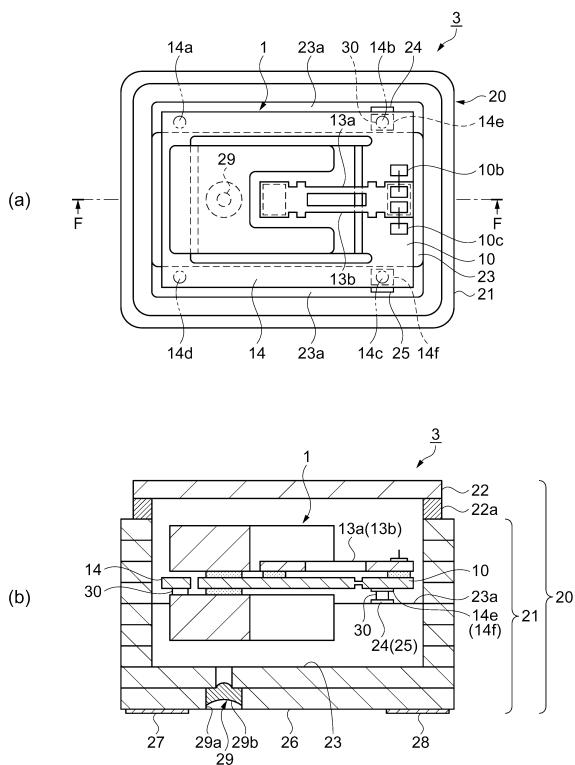
【図3】



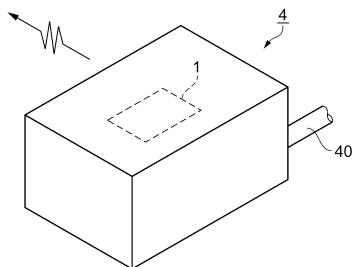
【 四 4 】



【 四 5 】



【図6】



フロントページの続き

審査官 森 雅之

(56)参考文献 特許第2600393(JP,B2)
特開平1-302166(JP,A)
実開昭63-17428(JP,U)
特開2000-206141(JP,A)
特開昭62-108161(JP,A)
特開平9-43269(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

G 01 P 15 /