

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ПАТЕНТ

НА ПОЛЕЗНУЮ МОДЕЛЬ

№ 124859

УСТРОЙСТВО НАНОПЕРЕМЕЩЕНИЙ

Патентообладатель(ли): *Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Национальный исследовательский университет "Высшая школа экономики" (RU)*

Автор(ы): *см. на обороте*

Заявка № 2012111449

Приоритет полезной модели 26 марта 2012 г.

Зарегистрировано в Государственном реестре полезных моделей Российской Федерации 10 февраля 2013 г.

Срок действия патента истекает 26 марта 2022 г.

Руководитель Федеральной службы
по интеллектуальной собственности

Б.П. Симонов



Автор(ы): Демидов Денис Вячеславович (RU), Ивашов Евгений Николаевич (RU), Львов Борис Глебович (RU), Перевозников Андрей Юрьевич (RU), Степанчиков Сергей Валентинович (RU)



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2012111449/07, 26.03.2012

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
26.03.2012

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 26.03.2012

(45) Опубликовано: 10.02.2013 Бюл. № 4

Адрес для переписки:

101000, Москва, Мясницкая ул., 20, НИУ
ВШЭ, Управление инновационной
деятельности, отдел по вопросам
интеллектуальной собственности

(72) Автор(ы):

Демидов Денис Вячеславович (RU),
Ивашов Евгений Николаевич (RU),
Львов Борис Глебович (RU),
Перевозников Андрей Юрьевич (RU),
Степанчиков Сергей Валентинович (RU)

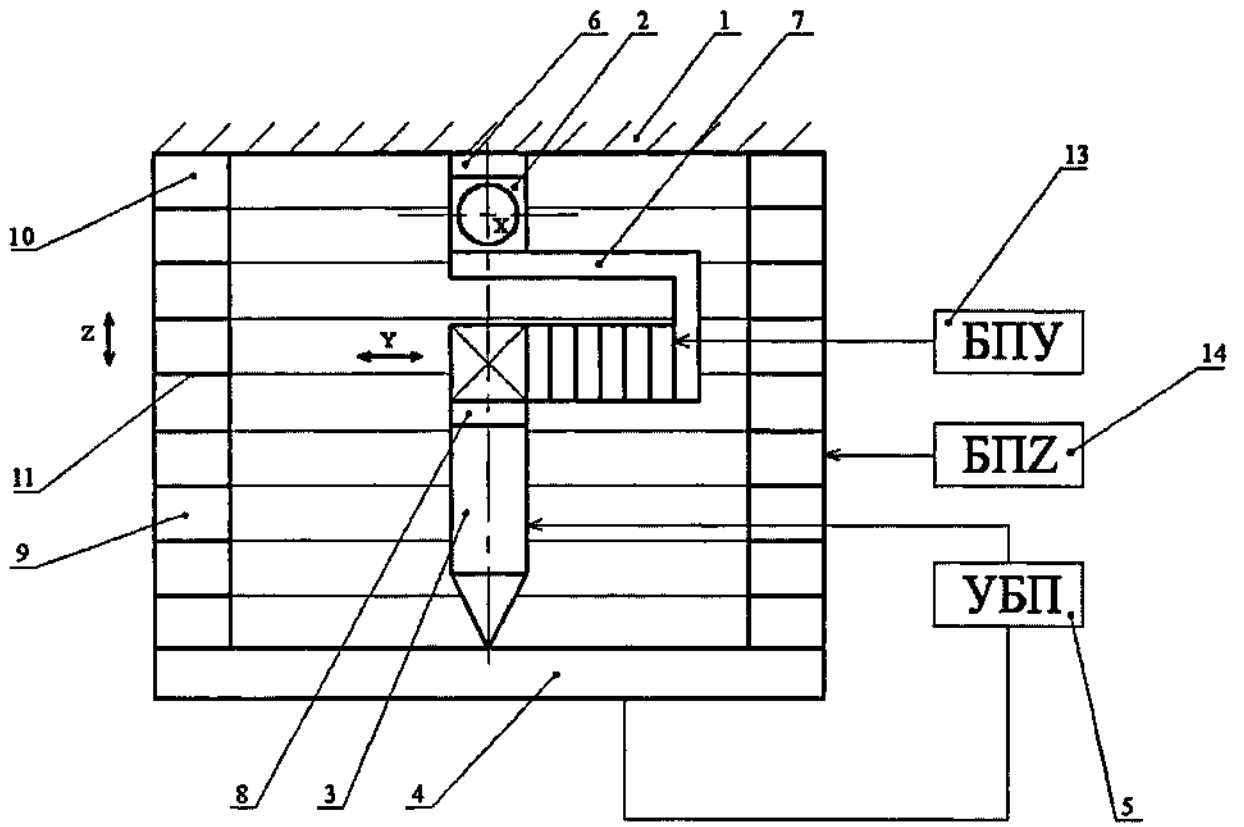
(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное автономное
образовательное учреждение высшего
профессионального образования
"Национальный исследовательский
университет "Высшая школа экономики"
(RU)

(54) УСТРОЙСТВО НАНОПЕРЕМЕЩЕНИЙ

(57) Формула полезной модели

Устройство наноперемещений, содержащее неподвижное основание, связанное с пьезоприводом, зонд, закрепленный на пьезоприводе и электрически связанный с подложкой посредством управляющего блока питания, отличающееся тем, что пьезопривод выполнен трехкоординатным с возможностью перемещения зонда по горизонтальным осям X, Y и вертикальной оси Z; X-координатная ступень пьезопривода связана с неподвижным основанием посредством переходника, Y-координатная ступень пьезопривода связана с X-координатной ступенью пьезопривода посредством переходника, зонд связан с Y-координатной ступенью пьезопривода посредством переходника, вертикальная Z-координатная ступень перемещения выполнена в виде пьезоколец, между которыми закреплены металлические кольца; первое пьезокольцо жестко связано с неподвижным основанием, а последнее связано с подложкой; X- и Y-координатные ступени пьезопривода расположены внутри Z-координатной ступени перемещения, причем Z-координатная ступень перемещения выполнена герметичной, с возможностью подачи вовнутрь рабочего газа, перемещение зонда с помощью пьезопривода реализуется посредством блока питания по каждой координате X, Y, Z.



RU 1 2 4 8 5 9 U 1

RU 1 2 4 8 5 9 U 1