



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА  
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) **ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

(52) СПК  
G01Q 60/24 (2019.08); G01Q 20/02 (2019.08)

(21)(22) Заявка: 2019110375, 09.04.2019

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:  
09.04.2019

Дата регистрации:  
21.10.2019

Приоритет(ы):  
(22) Дата подачи заявки: 09.04.2019

(45) Опубликовано: 21.10.2019 Бюл. № 30

Адрес для переписки:  
634050, Томская обл., г. Томск, пр-кт Ленина,  
30, Отдел правовой охраны результатов  
интеллектуальной деятельности, ФГАОУ ВО  
"Национальный исследовательский Томский  
политехнический университет", Агафонникова  
Елена Викторовна

(72) Автор(ы):  
Деева Вера Степановна (RU),  
Слободян Степан Михайлович (RU)

(73) Патентообладатель(и):  
федеральное государственное автономное  
образовательное учреждение высшего  
образования "Национальный  
исследовательский Томский  
политехнический университет" (RU)

(56) Список документов, цитированных в отчете  
о поиске: RU 2572522 C2, 20.01.2016. RU  
2089968 C1, 10.09.1997. RU 2498321 C2,  
10.11.2013. JP 2001272326 A, 05.10.2001. US  
5619139 A1, 08.04.1997. US 7597717 B1,  
06.10.2009.

(54) **УСТРОЙСТВО КОМПЕНСАЦИИ СОБСТВЕННЫХ КОЛЕБАНИЙ ИГЛЫ ЗОНДА  
СКАНИРУЮЩЕГО МИКРОСКОПА**

(57) Формула изобретения

Устройство компенсации собственных колебаний иглы зонда сканирующего микроскопа, содержащее генератор колебаний, отличающееся тем, что в качестве генератора колебаний выбран генератор сигнала частоты собственных колебаний иглы, закрепленной на свободном конце нижней поверхности консоли, верхняя поверхность которой расположена в активной зоне датчика положения консоли, входы синхронных детекторов сигнала координаты X и сигнала координаты Y, а также входы сумматоров сигнала координаты X и сигнала координаты Y подключены к выходам датчика положения консоли, управляющие входы синхронных детекторов сигнала координаты X и сигнала координаты Y подключены к выходу генератора сигнала частоты колебаний иглы, выход синхронного детектора сигнала координаты X через сумматор сигнала координаты X связан со входом X устройства перемещения образца, а выход синхронного детектора сигнала координаты Y через сумматор сигнала координаты Y связан с входом Y устройства перемещения образца.