

【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3区分

【発行日】平成30年2月22日(2018.2.22)

【公表番号】特表2017-507412(P2017-507412A)

【公表日】平成29年3月16日(2017.3.16)

【年通号数】公開・登録公報2017-011

【出願番号】特願2016-548375(P2016-548375)

【国際特許分類】

G 06 F 3/0346 (2013.01)

G 06 F 3/03 (2006.01)

【F I】

G 06 F 3/0346 4 2 5

G 06 F 3/03 4 0 0 Z

【手続補正書】

【提出日】平成30年1月15日(2018.1.15)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

ユーザ入力を供給するための装置であって、

第1の遠位端と第2の遠位端とを有する細長い本体と、

第1および第2の磁場エミッタであって、前記第1の磁場エミッタは、前記細長い本体の縦軸に平行に配向され、前記第2の磁場エミッタは、前記第1の磁場エミッタに対して非垂直スキューリングに配向された第1および第2の磁場エミッタとを備え、

前記細長い本体の回転位置または回転運動は、前記細長い本体の縦軸の周りの前記細長い本体の前記回転位置または前記回転運動を示す回転関連情報に関するユーザ入力をコンピューティングデバイスに供給するように構成され、前記回転関連情報は、前記縦軸の周りの第1の方向への前記細長い本体の第1の回転運動と、それに続く、前記縦軸の周りの前記第1の方向とは逆の第2の方向への細長い本体の第2の回転運動を示す、装置。

【請求項2】

前記第1および第2の磁場エミッタの少なくとも一方は、アクティブ磁場エミッタを備える、請求項1に記載の装置。

【請求項3】

前記第1および第2の磁場エミッタの各々は、アクティブ磁場エミッタを備え、前記第1および第2の磁場エミッタの各々はエミッタ固有のコードを送る、請求項1に記載の装置。

【請求項4】

前記第1および第2の磁場エミッタの各々は、アクティブ磁場エミッタを備え、前記第1の磁場エミッタは、第1の持続時間の間に第1の磁場を送るように構成され、前記第2の磁場エミッタは、第2の持続時間の間に第2の磁場を送るように構成され、前記第1の持続時間は前記第2の持続時間とは異なる、請求項1に記載の装置。

【請求項5】

少なくとも1つの位置センサーをさらに備える、請求項1に記載の装置。

【請求項6】

前記少なくとも1つの位置センサーは、少なくとも1つの加速度計を備える、請求項5に記載の装置。

**【請求項 7】**

前記第1の磁場エミッタは、前記細長い本体の前記縦軸から離れて位置する、請求項1に記載の装置。

**【請求項 8】**

前記回転関連情報は、ユーザの意図するコマンドに対応する回転角度を実現するための前記縦軸の周りの前記細長い本体の回転運動を示す、請求項1に記載の装置。

**【請求項 9】**

ユーザ入力を供給するための方法であって、

スタイルスの細長い本体の回転位置または回転運動によってコンピューティングデバイスへのユーザ入力を可能にするように第1および第2の磁場を供給するステップであって、前記細長い本体は、第1および第2の遠位端と第1および第2の磁場エミッタとを有し、前記第1の磁場エミッタは、前記細長い本体の縦軸に平行に配向され、前記第1の磁場を出力するように構成され、前記第2の磁場エミッタは、前記第1の磁場エミッタに対して非垂直スキー角に配向され、前記第2の磁場を出力するように構成されるステップを含み、

前記ユーザ入力は、前記第1および第2の磁場から求められた回転関連情報に基づき、前記回転関連情報は、前記細長い本体の縦軸の周りの前記細長い本体の前記回転位置または前記回転運動を示し、前記回転関連情報は、前記縦軸の周りの第1の方向への前記細長い本体の第1の回転運動と、それに続く、前記縦軸の周りの前記第1の方向とは逆の第2の方向への細長い本体の第2の回転運動を示す、方法。

**【請求項 10】**

前記第1および第2の磁場エミッタの少なくとも一方は、アクティブ磁場エミッタを備える、請求項9に記載の方法。

**【請求項 11】**

前記第1および第2の磁場エミッタの各々はエミッタ固有のコードを送る、請求項9に記載の方法。

**【請求項 12】**

前記第1の磁場エミッタは、第1の持続時間の間に第1の磁場を送るように構成され、前記第2の磁場エミッタは、第2の持続時間の間に第2の磁場を送るように構成され、前記第1の持続時間は前記第2の持続時間とは異なる、請求項9に記載の方法。

**【請求項 13】**

前記回転関連情報は、ユーザの意図するコマンドに対応する回転角度を実現するための前記縦軸の周りの前記細長い本体の回転運動を示す、請求項9に記載の方法。

**【請求項 14】**

ユーザ入力を供給するための非一時的プロセッサ可読記憶媒体であって、プロセッサ可読命令を含み、前記プロセッサ可読命令は、プロセッサに、請求項9から13のいずれか一項に記載の方法を実施することを行わせる、非一時的プロセッサ可読記憶媒体。