

【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 2 区分

【発行日】平成23年12月15日(2011.12.15)

【公開番号】特開2010-191038(P2010-191038A)

【公開日】平成22年9月2日(2010.9.2)

【年通号数】公開・登録公報2010-035

【出願番号】特願2009-33606(P2009-33606)

【国際特許分類】

G 0 9 G 3/36 (2006.01)

G 0 9 G 3/20 (2006.01)

G 0 2 F 1/133 (2006.01)

【 F I 】

G 0 9 G 3/36

G 0 9 G 3/20 6 2 4 A

G 0 9 G 3/20 6 4 1 E

G 0 9 G 3/20 6 2 1 B

G 0 9 G 3/20 6 2 3 D

G 0 9 G 3/20 6 2 1 A

G 0 9 G 3/20 6 2 1 F

G 0 9 G 3/20 6 7 0 K

G 0 9 G 3/20 6 4 2 E

G 0 9 G 3/20 6 4 2 A

G 0 9 G 3/20 6 4 1 A

G 0 9 G 3/20 6 4 1 K

G 0 2 F 1/133 5 0 5

G 0 2 F 1/133 5 5 0

【手続補正書】

【提出日】平成23年11月1日(2011.11.1)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 2 3 】

「駆動方法」

図 4 は、本実施形態の駆動方法に係るタイミングチャートである。なお、以下説明において、垂直同期信号 V S Y N C (図 1) の周波数は、60 Hz (周期約 16.7 ms) であるものとして説明する。換言すれば、画像フレームレートが 60 fps であるものとして説明する。

図 4 は、スタート信号 D Y、および反転化信号 F R のタイミングチャートと、各サブフィールドで供給されるデータ信号のイメージを模式的に示したものである。

本実施形態では、1 フレームを 8 つのサブフィールド (S F 1 ~ S F 8) に分割し、各サブフィールドにおいて、図 3 で説明した垂直走査駆動が行われる。詳しくは、1 フレーム内で 8 回供給されるスタート信号 D Y のスタートパルスごとに、1 回垂直走査が行われ、全ての画素にデータ信号が印加される。スタートパルスの供給タイミングは、1 フレームの期間長を 8 等分した期間長 (約 2.1 ms) ごとになっている。