

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7674552号
(P7674552)

(45)発行日 令和7年5月9日(2025.5.9)

(24)登録日 令和7年4月28日(2025.4.28)

(51)国際特許分類	F I	
G 0 3 B 17/02 (2021.01)	G 0 3 B 17/02	
G 0 3 B 5/00 (2021.01)	G 0 3 B 5/00	J
G 0 3 B 9/28 (2021.01)	G 0 3 B 9/28	Z
G 0 3 B 9/36 (2021.01)	G 0 3 B 9/36	
H 0 4 N 23/68 (2023.01)	H 0 4 N 23/68	
請求項の数 19 (全29頁) 最終頁に続く		

(21)出願番号	特願2024-52380(P2024-52380)	(73)特許権者	306037311 富士フイルム株式会社 東京都港区西麻布2丁目26番30号
(22)出願日	令和6年3月27日(2024.3.27)	(74)代理人	110001519 弁理士法人太陽国際特許事務所
(62)分割の表示	特願2022-551195(P2022-551195))の分割	(72)発明者	粟津 亘平 埼玉県さいたま市北区植竹町1丁目32 4番地 富士フイルム株式会社内
原出願日	令和3年8月18日(2021.8.18)	(72)発明者	杉田 真邦 埼玉県さいたま市北区植竹町1丁目32 4番地 富士フイルム株式会社内
(65)公開番号	特開2024-75768(P2024-75768A)	審査官	越河 勉
(43)公開日	令和6年6月4日(2024.6.4)		
審査請求日	令和6年3月27日(2024.3.27)		
(31)優先権主張番号	特願2020-162677(P2020-162677)		
(32)優先日	令和2年9月28日(2020.9.28)		
(33)優先権主張国・地域又は機関	日本国(JP)		
最終頁に続く			

(54)【発明の名称】 撮像装置及び振れ抑制方法

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】

撮像光学系を介してイメージセンサに入射される被写体光の光量を調整するシャッタを有するシャッタユニットを備え、前記シャッタユニットがフレームに取り付けられている撮像装置であって、

少なくとも3つ以上の弾性部材を備え、

前記少なくとも3つ以上の弾性部材は、

前記シャッタユニットの正面視の輪郭の外周に配置され、かつ、前記フレーム側から前記シャッタユニットを押圧することで前記シャッタユニットを支持し、

前記少なくとも3つ以上の弾性部材の各々は、前記フレーム側から前記シャッタユニットを押圧する方向である第1方向と、前記第1方向に対して垂直な方向である第2方向とに弾性変形し、

前記少なくとも3つ以上の弾性部材の各々の前記第1方向は、前記輪郭の内側の1箇所であって前記シャッタユニットの重心で互いに交差しており、

前記シャッタユニットは、回転部材を有し、

前記回転部材は、前記シャッタに連結されており、回転運動することで前記シャッタを開閉させ、

前記シャッタユニットは、前記回転部材の回転運動に伴って生じる回転力が付与されることで前記第2方向に沿って揺動し、

前記少なくとも3つ以上の弾性部材の弾性力は、前記シャッタユニットが前記第2方向

10

20

に沿って揺動する揺動量を、前記シャッターユニットが前記第 2 方向に沿って揺動可能な最大揺動量未満にする弾性力である

撮像装置。

【請求項 2】

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材は、前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材の各位置を頂点とした多角形を形成する箇所に配置されており、

前記 1 箇所が前記多角形の内側に位置している請求項 1 に記載の撮像装置。

【請求項 3】

前記多角形の隣接する頂点の間隔は、前記正面視において前記 1 箇所を中心とした円周方向において 180 度未満の間隔である請求項 2 に記載の撮像装置。

【請求項 4】

前記イメージセンサを前記撮像光学系の光軸と垂直な平面内で移動させることにより振れを補正する振れ補正機構を更に備え、

前記振れ補正機構は、前記フレームに取り付けられている請求項 1 から請求項 3 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 5】

前記撮像光学系は、前記フレームに対して取り付け可能であり、

前記撮像光学系は、前記撮像光学系の光軸と垂直な平面内で移動させることにより振れを補正する防振レンズを有する請求項 1 から請求項 4 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 6】

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材について、前記第 1 方向の弾性力は前記第 2 方向の弾性力よりも大きい請求項 1 から請求項 5 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 7】

前記シャッターユニットは、前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材の弾性力に抗して揺動可能な状態で前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材によって前記外周の側から支持されている請求項 1 から請求項 6 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 8】

前記 1 箇所は、前記正面視で前記シャッターユニットの重心と一致する箇所である請求項 1 から請求項 7 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 9】

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材のうちの少なくとも 1 つの弾性部材の前記第 1 方向は、前記撮像装置が標準的な姿勢で撮像を行う場合に鉛直方向と一致する請求項 1 から請求項 8 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 10】

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材は、前記シャッターユニットの位置が基準位置の場合に前記外周にて前記フレームと前記シャッターユニットとの間に前記第 1 方向に圧縮された状態で配置されており、

前記シャッターユニットの位置が前記基準位置の場合の前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材の弾性変形量は、前記シャッターユニットの可動量以上である請求項 1 から請求項 9 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 11】

前記撮像装置が標準的な姿勢で撮像を行う場合の前記シャッターユニットの鉛直方向への移動量は、前記シャッターユニットの可動量以下である請求項 10 に記載の撮像装置。

【請求項 12】

前記シャッターは、フォーカルプレーンシャッターである請求項 1 から請求項 11 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 13】

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材のうちの少なくとも 1 つは圧縮コイルばねである請求項 1 から請求項 12 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 14】

10

20

30

40

50

前記弾性部材の端部の位置を保持する保持機構を更に備える請求項 1 から請求項 1 3 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 1 5】

前記保持機構は、第 1 留め具、及び、前記第 1 留め具に係合する第 1 係合部材を有し、前記第 1 留め具及び前記第 1 係合部材のうち的一方は、前記フレーム及び前記弾性部材の第 1 端部のうち的一方に設けられており、

前記第 1 留め具及び前記第 1 係合部材のうち他方は、前記フレーム及び前記第 1 端部のうち他方に設けられている請求項 1 4 に記載の撮像装置。

【請求項 1 6】

前記保持機構は、第 2 留め具、及び、前記第 2 留め具に係合する第 2 係合部材を有し、前記第 2 留め具及び前記第 2 係合部材のうち的一方は、前記シャッタユニット及び前記弾性部材の第 2 端部のうち的一方に設けられており、

前記第 2 留め具及び前記第 2 係合部材のうち他方は、前記シャッタユニット及び前記第 2 端部のうち他方に設けられている請求項 1 4 又は請求項 1 5 に記載の撮像装置。

【請求項 1 7】

前記フレームと前記シャッタユニットとの間に介在しており、前記フレームと前記シャッタユニットとの間の位置ずれを摩擦力で規制する摩擦材を更に備える請求項 1 から請求項 1 6 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 1 8】

前記 1 箇所は、前記内側の予め定められた範囲であり、

前記予め定められた範囲は、前記 1 箇所が重心の場合の前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材による前記シャッタユニットに対する制振性能と同等の制振性能が前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材のうち少なくとも 1 つの弾性部材の弾性係数の調整によって発揮される範囲である請求項 1 から請求項 1 7 の何れか一項に記載の撮像装置。

【請求項 1 9】

撮像光学系を介してイメージセンサに入射される被写体光の光量を調整するシャッタを有するシャッタユニットと、少なくとも 3 つ以上の弾性部材とを備え、前記シャッタユニットがフレームに取り付けられている撮像装置に対して適用される振れ抑制方法であって、前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材を、前記シャッタユニットの正面視の輪郭の外周に配置すること、

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材に対して、前記フレーム側から前記シャッタユニットを押圧させることで前記シャッタユニットを支持させること、

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材の各々が前記フレーム側から前記シャッタユニットを押圧する方向である第 1 方向と、前記第 1 方向に対して垂直な方向である第 2 方向とに前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材の各々を弾性変形させること、及び、

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材の各々の前記第 1 方向を、前記輪郭の内側の 1 箇所であって前記シャッタユニットの重心で互いに交差させること

を含み、

前記シャッタユニットは、回転部材を有し、

前記回転部材は、前記シャッタに連結されており、回転運動することで前記シャッタを開閉させ、

前記シャッタユニットは、前記回転部材の回転運動に伴って生じる回転力が付与されることで前記第 2 方向に沿って揺動し、

前記少なくとも 3 つ以上の弾性部材の弾性力は、前記シャッタユニットが前記第 2 方向に沿って揺動する揺動量を、前記シャッタユニットが前記第 2 方向に沿って揺動可能な最大揺動量未満にする弾性力である

振れ抑制方法。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0 0 0 1】

10

20

30

40

50

本開示は、撮像装置及び振れ抑制方法に関する。

【背景技術】

【0002】

特開2011-107439号公報に記載のぶれ補正カメラは、撮影光学系と、撮像素子と、ぶれ補正手段と、撮影制御部と、シャッターボタン及びシャッターバネを含む撮像本体部と、撮像本体部を回動支持するフレームと、フレームに保持され撮像本体部を支持する支持バネと、を備える。

【0003】

国際公開第2020/021956号に記載の撮像装置は、装置本体に設けられ、光学像を結像させる光の光軸と直交する撮像面を備えた撮像素子と、撮像素子に入射される光の量を調整するシャッターユニットと、を備えている。シャッターユニットは、支持部材と、装置本体に設けられたシャッター部材とを有する。シャッター部材は、支持部材と支持部材に支持され且つ光軸と直交する方向に移動する。国際公開第2020/021956号に記載の撮像装置は、更に、装置本体に設けられ、撮像素子を光軸と直交する方向に移動させることで、手振れ量を補正する手振れ補正部と、光軸の光軸方向から見た場合に、シャッターユニットの重心を通り光軸と直交する仮想直線に対して少なくとも一方側と他方側とに配置され、且つ装置本体と支持部材とに接触する複数の弾性部材と、を備えている。

10

【発明の概要】

【0004】

本開示の技術に係る一つの実施形態は、シャッターの作動に伴って生じる振動の抑制とシャッターユニットの位置の保持とを高精度に両立させることができる撮像装置及び振れ抑制方法を提供する。

20

【課題を解決するための手段】

【0005】

本開示の技術に係る第1の態様は、撮像光学系を介してイメージセンサに入射される被写体光の光量を調整するシャッターを有するシャッターユニットを備え、シャッターユニットがフレームに取り付けられている撮像装置であって、少なくとも3つ以上の弾性部材を備え、少なくとも3つ以上の弾性部材が、シャッターユニットの正面視の輪郭の外周に配置され、かつ、フレーム側からシャッターユニットを押圧することでシャッターユニットを支持し、少なくとも3つ以上の弾性部材の各々が、フレーム側からシャッターユニットを押圧する方向である第1方向と、第1方向に対して垂直な方向である第2方向とに弾性変形し、少なくとも3つ以上の弾性部材の各々の第1方向が、輪郭の内側の特定箇所で互いに交差している撮像装置である。

30

【0006】

本開示の技術に係る第2の態様は、少なくとも3つ以上の弾性部材が、少なくとも3つ以上の弾性部材の各位置を頂点とした多角形を形成する箇所に配置されており、特定箇所が多角形の内側に位置している第1の態様に係る撮像装置である。

【0007】

本開示の技術に係る第3の態様は、多角形の隣接する頂点の間隔が、正面視において特定箇所を中心とした円周方向において180度未満の間隔である、第2の態様に係る撮像装置である。

40

【0008】

本開示の技術に係る第4の態様は、イメージセンサを撮像光学系の光軸と垂直な平面内で移動させることにより振れを補正する振れ補正機構を更に備え、振れ補正機構が、フレームに取り付けられている第1の態様から第3の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0009】

本開示の技術に係る第5の態様は、撮像光学系が、フレームに対して取り付け可能であり、撮像光学系が、撮像光学系の光軸と垂直な平面内で移動させることにより振れを補正する防振レンズを有する第1の態様から第4の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置で

50

ある。

【0010】

本開示の技術に係る第6の態様は、少なくとも3つ以上の弾性部材について、第1方向の弾性力が第2方向の弾性力よりも大きい第1の態様から第5の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0011】

本開示の技術に係る第7の態様は、シャッタユニットが、少なくとも3つ以上の弾性部材の弾性力に抗して揺動可能な状態で少なくとも3つ以上の弾性部材によって外周の側から支持されている第1の態様から第6の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0012】

本開示の技術に係る第8の態様は、特定箇所が、輪郭の内側の1箇所である、第1の態様から第7の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0013】

本開示の技術に係る第9の態様は、1箇所が、正面視でシャッタユニットの重心と一致する箇所である、第8の態様に係る撮像装置である。

【0014】

本開示の技術に係る第10の態様は、1箇所が、シャッタユニットの重心である、第8の態様に係る撮像装置である。

【0015】

本開示の技術に係る第11の態様は、少なくとも3つ以上の弾性部材のうちの少なくとも1つの弾性部材の第1方向が、撮像装置が標準的な姿勢で撮像を行う場合に鉛直方向と一致する第1の態様から第10の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0016】

本開示の技術に係る第12の態様は、少なくとも3つ以上の弾性部材が、シャッタユニットの位置が基準位置の場合に外周にてフレームとシャッタユニットとの間に第1方向に圧縮された状態で配置されており、シャッタユニットの位置が基準位置の場合の少なくとも3つ以上の弾性部材の弾性変形量が、シャッタユニットの可動量以上である、第1の態様から第11の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0017】

本開示の技術に係る第13の態様は、撮像装置が標準的な姿勢で撮像を行う場合のシャッタユニットの鉛直方向への移動量が、シャッタユニットの可動量以下である、第12の態様に係る撮像装置である。

【0018】

本開示の技術に係る第14の態様は、シャッタユニットが、回転部材を有し、回転部材が、シャッタに連結されており、回転運動することでシャッタを開閉させ、シャッタユニットが、回転部材の回転運動に伴って生じる回転力が付与されることで第2方向に沿って揺動し、少なくとも3つ以上の弾性部材の弾性力が、シャッタユニットが第2方向に沿って揺動する揺動量を、シャッタユニットが第2方向に沿って揺動可能な最大揺動量未満にする弾性力である、第1の態様から第13の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0019】

本開示の技術に係る第15の態様は、シャッタが、フォーカルプレーンシャッタである、第1の態様から第14の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0020】

本開示の技術に係る第16の態様は、少なくとも3つ以上の弾性部材のうちの少なくとも1つが圧縮コイルばねである、第1の態様から第15の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

【0021】

本開示の技術に係る第17の態様は、弾性部材の端部の位置を保持する保持機構を更に備える第1の態様から第16の態様の何れか1つの態様に係る撮像装置である。

10

20

30

40

50

【 0 0 2 2 】

本開示の技術に係る第 1 8 の態様は、保持機構が、第 1 留め具、及び、第 1 留め具に係合する第 1 係合部材を有し、第 1 留め具及び第 1 係合部材のうち的一方が、フレーム及び弾性部材の第 1 端部のうち的一方に設けられており、第 1 留め具及び第 1 係合部材のうち他方が、フレーム及び第 1 端部のうち他方に設けられている第 1 7 の態様に係る撮像装置である。

【 0 0 2 3 】

本開示の技術に係る第 1 9 の態様は、保持機構が、第 2 留め具、及び、第 2 留め具に係合する第 2 係合部材を有し、第 2 留め具及び第 2 係合部材のうち的一方が、シャッターユニット及び弾性部材の第 2 端部のうち的一方に設けられており、第 2 留め具及び第 2 係合部材のうち他方が、シャッターユニット及び第 2 端部のうち他方に設けられている第 1 7 の態様又は第 1 8 の態様に係る撮像装置である。

10

【 0 0 2 4 】

本開示の技術に係る第 2 0 の態様は、フレームとシャッターユニットとの間に介在しており、フレームとシャッターユニットとの間の位置ずれを摩擦力で規制する摩擦材を更に備える第 1 の態様から第 1 9 の態様の何れか 1 つの態様に係る撮像装置である。

【 0 0 2 5 】

本開示の技術に係る第 2 1 の態様は、特定箇所が、内側の予め定められた範囲であり、予め定められた範囲が、特定箇所が重心の場合の少なくとも 3 つ以上の弾性部材によるシャッターユニットに対する制振性能と同等の制振性能が少なくとも 3 つ以上の弾性部材のうち少なくとも 1 つの弾性部材の弾性係数の調整によって発揮される範囲である、第 1 の態様から第 2 0 の態様の何れか 1 つの態様に係る撮像装置である。

20

【 0 0 2 6 】

本開示の技術に係る第 2 2 の態様は、撮像光学系を介してイメージセンサに入射される被写体光の光量を調整するシャッターを有するシャッターユニットと、少なくとも 3 つ以上の弾性部材とを備え、シャッターユニットがフレームに取り付けられている撮像装置に対して適用される振れ抑制方法であって、少なくとも 3 つ以上の弾性部材を、シャッターユニットの正面視の輪郭の外周に配置すること、少なくとも 3 つ以上の弾性部材に対して、フレーム側からシャッターユニットを押圧させることでシャッターユニットを支持させること、少なくとも 3 つ以上の弾性部材の各々がフレーム側からシャッターユニットを押圧する方向である第 1 方向と、第 1 方向に対して垂直な方向である第 2 方向とに少なくとも 3 つ以上の弾性部材の各々を弾性変形させること、及び、少なくとも 3 つ以上の弾性部材の各々の第 1 方向を、輪郭の内側の特定箇所で互いに交差させることを含む振れ抑制方法である。

30

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 2 7 】

【 図 1 】カメラ本体、シャッターユニット、及びイメージセンサをデジタルカメラの正面側から見た場合の外観の一例を示す概略正面図である。

【 図 2 】デジタルカメラの光学系及び電気系のハードウェア構成の一例を示す概念図である。

【 図 3 】正面側フレーム及びシャッターユニットの背面側構成の一例を示す概略斜視図である。

40

【 図 4 】シャッターユニットをデジタルカメラの背面側から見た場合のシャッターユニットの構成の一例を示す概略背面図である。

【 図 5 】正面側フレームに対してシャッターユニットが取り付けられた態様をデジタルカメラの底面側から見た場合の正面側フレーム及びシャッターユニットの構成の一例を示す概略底面図である。

【 図 6 】正面側フレームに対してシャッターユニットが取り付けられた態様をデジタルカメラの背面側から見た場合の正面側フレーム及びシャッターユニットの構成の一例を示す概略背面図である。

【 図 7 】正面側フレームに対してシャッターユニットが取り付けられた状態でシャッターユニ

50

ットの外周から、重心をZ方向に通過する仮想線上の交点に向かって複数の圧縮コイルばねによってシャッタユニットが押圧されている態様をデジタルカメラの底面側から見た場合の正面側フレーム及びシャッタユニットの構成の一例を示す概略底面図である。

【図8】シャッタユニットが第2方向に揺れたことに伴って圧縮コイルばねが第2方向に弾性変形した態様の一例を示す概念図である。

【図9】正面側フレームに対してシャッタユニットが取り付けられた状態でシャッタユニットの外周から、重心をZ方向に通過する仮想線上の交点に向かって4つの圧縮コイルばねによってシャッタユニットが押圧されている態様をデジタルカメラの背面側から見た場合の正面側フレーム及びシャッタユニットの構成の一例を示す概略背面図である。

【図10】正面側フレームに対してシャッタユニットが取り付けられた状態でシャッタユニットの外周から重心に向かって複数の圧縮コイルばねによってシャッタユニットが押圧されている態様をデジタルカメラの底面側から見た場合の正面側フレーム及びシャッタユニットの構成の一例を示す概略底面図である。

10

【図11】正面側フレームに対してシャッタユニットが取り付けられた状態でシャッタユニットの外周から、重心を含む予め定められた範囲に向かって3つの圧縮コイルばねによってシャッタユニットが押圧されている態様をデジタルカメラの背面側から見た場合の正面側フレーム及びシャッタユニットの構成の一例を示す概略背面図である。

【発明を実施するための形態】

【0028】

以下、添付図面に従って本開示の技術に係る撮像装置及び振れ抑制方法の一例について説明する。

20

【0029】

まず、以下の説明で使用される文言について説明する。

【0030】

CPUとは、“Central Processing Unit”の略称を指す。RAMとは、“Random Access Memory”の略称を指す。NVMとは、“Non-Volatile Memory”の略称を指す。ASICとは、“Application Specific Integrated Circuit”の略称を指す。PLDとは、“Programmable Logic Device”の略称を指す。FPGAとは、“Field-Programmable Gate Array”の略称を指す。CMOSとは、“Complementary Metal Oxide Semiconductor”の略称を指す。CCDとは、“Charge Coupled Device”の略称を指す。OISとは、“Optical Image Stabilization”の略称を指す。BISとは、“Body Image Stabilization”の略称を指す。QCDとは、“Quality Cost Delivery”の略称を指す。

30

【0031】

なお、本明細書の説明において、「垂直」とは、完全な垂直の他に、本開示の技術が属する技術分野で一般的に許容される誤差であって、本開示の技術の趣旨に反しない程度の誤差を含めた意味合いでの垂直を指す。また、本明細書の説明において、「直交」とは、完全な直交の他に、本開示の技術が属する技術分野で一般的に許容される誤差であって、本開示の技術の趣旨に反しない程度の誤差を含めた意味合いでの直交を指す。また、本明細書の説明において、「平行」とは、完全な平行の他に、本開示の技術が属する技術分野で一般的に許容される誤差であって、本開示の技術の趣旨に反しない程度の誤差を含めた意味合いでの平行を指す。また、本明細書の説明において、「同一」とは、完全な同一の他に、本開示の技術が属する技術分野で一般的に許容される誤差であって、本開示の技術の趣旨に反しない程度の誤差を含めた意味合いでの同一を指す。

40

【0032】

一例として図1に示すように、デジタルカメラ10は、本開示の技術に係る「撮像装置」の一例である。デジタルカメラ10は、民生用のデジタルカメラであってもよいし、産業用のデジタルカメラであってもよいし、軍事用のデジタルカメラであってもよい。デジタルカメラ10の具体例としては、デジタル一眼レフカメラ、デジタルコンパクトカメラ、スマートデバイス（例えば、スマートフォン）に搭載されるデジタルカメラ、及び監視カメラ等が挙げられる。

50

【 0 0 3 3 】

デジタルカメラ 1 0 は、カメラ本体 1 2 を備えている。カメラ本体 1 2 の正面には、レンズマウント 1 4 が設けられている。レンズマウント 1 4 は、開口 1 6 を有する。開口 1 6 は、デジタルカメラ 1 0 を正面側から見た場合に円形状である。レンズマウント 1 4 には、交換式の撮像レンズ 1 8 (図 2 参照) が着脱可能に装着される。

【 0 0 3 4 】

カメラ本体 1 2 には、イメージセンサ 2 0 が搭載されている。イメージセンサ 2 0 は、CMOS イメージセンサである。イメージセンサ 2 0 は、撮像面 2 0 A を有する。撮像面 2 0 A は、開口 1 6 に正対する箇所に配置されており、開口 1 6 を通じて外部に露呈されている。被写体を示す被写体光は、開口 1 6 を介してカメラ本体 1 2 内に入射され、撮像面 2 0 A によって受光される。撮像面 2 0 A は、複数の感光画素が 2 次元状に配列されている。図 1 に示す例では、撮像面 2 0 A は、デジタルカメラ 1 0 の正面側から見た場合、長方形に形成されている。撮像面 2 0 A には、撮像レンズ 1 8 によって被写体光が結像されることで光学像 2 2 が形成される。

10

【 0 0 3 5 】

CMOS イメージセンサ 2 0 は、撮像面 2 0 A で受光した被写体光を光電変換し、光電変化して得た電気信号を画像信号として出力する。画像信号の出力先は、例えば、ストレージデバイス及びディスプレイ等 (図示省略) である。ストレージデバイスは、画像信号を保持し、ディスプレイは、画像信号に基づく画像 (被写体を示す画像) を表示する。

【 0 0 3 6 】

図 1 に示す例では、デジタルカメラ 1 0 の正面側から見た場合の撮像面 2 0 A の長方形形状は、対辺である 2 つの辺 2 0 A 1 と対辺である 2 つの辺 2 0 A 2 によって形成されている。辺 2 0 A 1 は、撮像面 2 0 A の長手方向の辺であり、辺 2 0 A 2 は、撮像面 2 0 A の短手方向の辺である。図 1 に示す例において、イメージセンサ 2 0 は、辺 2 0 A 1 が水平面に対して平行となり、辺 2 0 A 2 が鉛直面に対して平行となるようにカメラ本体 1 2 内に設けられている。このように、辺 2 0 A 1 が水平面に対して平行であり、かつ、辺 2 0 A 2 が鉛直面に対して平行である場合のデジタルカメラ 1 0 の姿勢を、以下では、「標準的な姿勢」とも称する。

20

【 0 0 3 7 】

なお、ここでは、標準的な姿勢の定義は、あくまでも一例に過ぎず、例えば、辺 2 0 A 2 が水平面に対して平行であり、かつ、辺 2 0 A 1 が鉛直面に対して平行である場合のデジタルカメラ 1 0 の姿勢を「標準的な姿勢」と定義することも可能であり、デジタルカメラ 1 0 のどのような姿勢を標準的な姿勢とするかは適宜に規定すればよい。

30

【 0 0 3 8 】

また、以下では、説明の便宜上、辺 2 0 A 1 と平行な方向を X 方向と称し、辺 2 0 A 2 と平行な方向を Y 方向と称し、カメラ本体 1 2 に対する正面視奥行方向、すなわち、X 方向及び Y 方向の両方に対して垂直な方向を Z 方向と称する。

【 0 0 3 9 】

カメラ本体 1 2 には、シャッターユニット 2 4 が搭載されている。シャッターユニット 2 4 は、Z 方向において、レンズマウント 1 4 とイメージセンサ 2 0 との間に配置されている。シャッターユニット 2 4 は、開口 2 4 A を有する。開口 2 4 A は、Z 方向から見て、撮像面 2 0 A に対して正対する箇所に形成されている。開口 2 4 A は、Z 方向から見て、撮像面 2 0 A が収まる程度の大きさに形成されている。図 1 に示す例では、開口 2 4 A の一例として、Z 方向から見た場合に撮像面 2 0 A の外輪郭よりも大きな長方形に形成された開口が示されている。

40

【 0 0 4 0 】

一例として図 2 に示すように、カメラ本体 1 2 は、外装フレーム 2 6 を備えている。外装フレーム 2 6 には、保持フレーム 2 8 が収容されている。保持フレーム 2 8 は、本開示の技術に係る「フレーム」の一例である。保持フレーム 2 8 は、各種機器を保持するフレームであり、外装フレーム 2 6 の内壁に固定されている。

50

【 0 0 4 1 】

保持フレーム 2 8 は、レンズマウント 1 4 を有する。図 2 に示す例では、撮像レンズ 1 8 がレンズマウント 1 4 に装着されている。撮像レンズ 1 8 は、撮像光学系 3 0 を有する。撮像光学系 3 0 は、複数の光学素子を含む。複数の光学素子の一例としては、複数のレンズ及び絞り（図示省略）が挙げられる。図 2 に示す例では、複数のレンズの一例として、対物レンズ 3 0 A 及び防振レンズ 3 0 B が示されている。対物レンズ 3 0 A 及び防振レンズ 3 0 B は、被写体側からイメージセンサ 2 0 側にかけて、光軸 O A に沿って、対物レンズ 3 0 A 及び防振レンズ 3 0 B の順に配置されている。被写体光は、対物レンズ 3 0 A 及び防振レンズ 3 0 B を透過し、撮像面 2 0 A に結像する。

【 0 0 4 2 】

ところで、デジタルカメラ 1 0 では、デジタルカメラ 1 0 に対して与えられた振動（以下、単に「振動」とも称する）に起因して振れが生じる。本実施形態において、「振れ」とは、振動に起因して光軸 O A が基準軸に対して傾くことによって、撮像面 2 0 A に結像されることで得られた被写体像が変動する減少を指す。ここで言う「基準軸」とは、例えば、振動が与えられていない状態での光軸 O A を指す。被写体像としては、光学像 2 2（図 1 参照）及び電子像（図示省略）が挙げられる。電子像とは、例えば、画像信号に基づく電子的な画像を指す。被写体像は、光軸 O A と撮像面 2 0 A との位置関係が変化することで変動する。

【 0 0 4 3 】

デジタルカメラ 1 0 は、振れを補正するために、光学式振れ補正機構 3 2 を備えている。図 2 に示す例では、撮像レンズ 1 8 に光学式振れ補正機構 3 2 が搭載されている。光学式振れ補正機構 3 2 は、防振レンズ 3 0 B 及びアクチュエータ 3 4 等を備えており、防振レンズ 3 0 B を移動させることで光学的に振れを補正する。なお、本実施形態において、「振れの補正」には、振れを無くすという意味の他に、振れを低減するという意味も含まれる。

【 0 0 4 4 】

本実施形態では、光学式振れ補正機構 3 2 による振れの補正方法の一つとして、O I S が採用されている。O I S とは、振動センサ 3 8（後述）によって振動が検出されることで得られた振動データに基づいて防振レンズ 3 0 B を移動させることで振れを補正する方法を指す。具体的には、振れを打ち消す方向に、振れを打ち消す量だけ、光軸 O A と垂直な平面、すなわち、X 軸方向及び Y 方向で規定される平面（以下、「X Y 平面」とも称する）内で防振レンズ 3 0 B を移動させることで振れの補正が行われるようにしている。

【 0 0 4 5 】

防振レンズ 3 0 B には、アクチュエータ 3 4 が取り付けられている。アクチュエータ 3 4 は、コイルモータが搭載されたシフト機構であり、コイルモータを駆動させることで防振レンズ 3 0 B を、防振レンズ 3 0 B の光軸に対して垂直方向に変動させる。なお、ここでは、アクチュエータ 3 4 として、コイルモータが搭載されたシフト機構を例示しているが、本開示の技術はこれに限定されず、コイルモータに代えて、ステッピングモータ又は piezo 素子等の他の駆動源を適用してもよい。

【 0 0 4 6 】

保持フレーム 2 8 は、イメージセンサ 2 0、シャッタユニット 2 4、制御装置 3 6、振動センサ 3 8、及びカメラ本体側振れ補正機構 4 0 を収容している。また、イメージセンサ 2 0、シャッタユニット 2 4、制御装置 3 6、振動センサ 3 8、及びカメラ本体側振れ補正機構 4 0 は、保持フレーム 2 8 に固定されている。なお、ここで、カメラ本体側振れ補正機構 4 0 は、本開示の技術に係る「振れ補正機構」の一例である。

【 0 0 4 7 】

制御装置 3 6 は、デジタルカメラ 1 0 の全体を制御する。制御装置 3 6 は、C P U、R A M、及び N V M を有するコンピュータを主とした装置によって実現される。なお、ここでは、制御装置 3 6 がコンピュータを主とした装置によって実現される形態例を挙げているが、本開示の技術に限らず、制御装置 3 6 は、A S I C、F P G A、及び / 又は P L D

10

20

30

40

50

を含むデバイスであってもよいし、ハードウェア構成及びソフトウェア構成の組み合わせによって実現されてもよい。

【0048】

制御装置36は、イメージセンサ20に接続されており、イメージセンサ20の動作を制御したり、イメージセンサ20から画像信号を取得したりする。

【0049】

振動センサ38は、ジャイロセンサを含むデバイスであり、デジタルカメラ10に与えられた振動を検出する。デジタルカメラ10に対して与えられる振動としては、例えば、デジタルカメラ10を把持しているユーザがデジタルカメラ10に対して与える振動、三脚等の支持台に設置されているデジタルカメラ10に対する風による振動、及び車両から与えられる振動等が挙げられる。制御装置36は、振動センサ38に接続されており、振動センサ38による検出結果を取得する。

10

【0050】

シャッタユニット24は、撮像光学系30を介して入射される被写体光の光量をフォーカルプレーンシャッタ方式で調整する。シャッタユニット24は、シャッタフレーム42、先幕44、後幕46、及び駆動装置48を備えている。シャッタフレーム42には、開口24Aが形成されている。シャッタフレーム42は、本開示の技術に係る「フォーカルプレーンシャッタ」の一例である先幕44及び後幕46を収容し、且つ、保持している。先幕44及び後幕46の各々は、複数枚の羽根を備えており、複数枚の羽根を作動させることで、撮像光学系30を介して入射される被写体光の光量を調整する。シャッタフレーム42内において、先幕44は、後幕46よりも被写体側に配置されている。

20

【0051】

図2に示す例では、先幕44及び後幕46が全開されている状態が示されている。全開状態では、先幕44の複数枚の羽根がシャッタフレーム42の下縁部に重ねて収容されており、かつ、後幕46の複数枚の羽根がシャッタフレーム42の上縁部に重ねて収容されている。

【0052】

駆動装置48は、駆動源82(図3~図5参照)及び動力伝達機構84(図3~図5参照)を備えている。駆動源82の一例としては、ソレノイドが挙げられる。なお、駆動源82は、ソレノイドに限らず、ソレノイド及びモータの組み合わせ、又は、モータ等の他種類の駆動源であってもよい。また、動力伝達機構84の一例としては、複数のギア及びリンク機構等を含む機構が挙げられる。動力伝達機構84は、駆動源82で生成された動力を先幕44及び後幕46に伝達する機構である。駆動装置48は、制御装置36に接続されている。具体的には、駆動装置48の駆動源82が制御装置36に接続されており、駆動源82は、制御装置36の制御下で動力を生成する。

30

【0053】

先幕44及び後幕46は、駆動装置48に機械的に連結されている。駆動装置48は、制御装置36の制御下で先幕用動力を生成し、生成した先幕用動力を先幕44に付与することで先幕44の巻き上げ及び引き下ろしを選択的に行う。また、駆動装置48は、制御装置36の制御下で後幕用動力を生成し、生成した後幕用動力を後幕46に付与することで後幕46の巻き上げ及び引き下ろしを選択的に行う。

40

【0054】

カメラ本体側振れ補正機構40は、BIS方式で振れを補正する機構である。BISとは、振動センサ38によって振動が検出されることで得られた振動データに基づいて防振レンズ30Bを移動させることで振れを補正する方法を指す。

【0055】

BIS方式での振れの補正を実現するために、カメラ本体側振れ補正機構40は、アクチュエータ50を備えている。アクチュエータ50は、イメージセンサ20に設けられており、保持フレーム28に固定されている。アクチュエータ50は、制御装置36に接続されており、制御装置36からの制御下で動作する。アクチュエータ50は、コイルモータ

50

タが搭載されたシフト機構であり、制御装置 36 からの指示に従ってコイルモータを駆動させることでイメージセンサ 20 を移動させる。具体的には、制御装置 36 が、振動センサ 38 による検出結果を取得し、取得した結果に基づいて、アクチュエータ 50 を制御することで、振れを打ち消す方向に、振れを打ち消す量だけ、XY 平面内でイメージセンサ 20 を移動させる。

【0056】

制御装置 36 は、光学式振れ補正機構 32 のアクチュエータ 34 にも接続されている。アクチュエータ 34 は、制御装置 36 からの制御下で動作する。すなわち、アクチュエータ 34 は、制御装置 36 からの指示に従ってコイルモータを駆動させることで防振レンズ 30B を移動させる。具体的には、制御装置 36 が、振動センサ 38 による検出結果を取
10

【0057】

保持フレーム 28 は、複数のフレームが組み合わされて形作られたフレームである。複数のフレームとしては、例えば、正面側フレーム 52 (図 3 参照) 及び背面側フレーム (図示省略) が挙げられる。正面側フレーム 52 に対して背面側フレームを組み付けること
10

【0058】

一例として図 3 に示すように、正面側フレーム 52 は、レンズマウント 14 を有しており、レンズマウント 14 には開口 16 が形成されている。正面側フレーム 52 の背面 53
20

には XY 平面に対して平行な平坦面 54 が形成されている。平坦面 54 の外周縁には、側壁 56 が形成されている。側壁 56 は、Z 方向に沿ってデジタルカメラ 10 の背面側に延出しており、平坦面 54 に対して一体的に形成されている。側壁 56 は、下側壁 56A と左側壁 56B と大別される。下側壁 56A は、平坦面 54 の外周縁のうち、デジタルカメラ 10 の背面側から見た場合の下縁部から Z 方向に沿ってデジタルカメラ 10 の背面側に延出している。左側壁 56B は、平坦面 54 の外周縁のうち、デジタルカメラ 10 の背面側から見た場合の左縁部から Z 方向に沿ってデジタルカメラ 10 の背面側に延出している。

【0059】

背面 53 には、ブラケット 58、60 及び 62 が立設されている。ブラケット 58 は、薄板状に形成されており、デジタルカメラ 10 の背面側から平坦面 54 を見た場合の左上
30

部に配置されている。ブラケット 58 は、平坦面 54 に対して垂直に立ち上がっている。換言すると、ブラケット 58 は、平坦面 54 側から Z 方向に沿ってデジタルカメラ 10 の背面側に延出している。ブラケット 58 の表面のうちの幅広の面 58A は、Y 方向及び Z 方向で規定される平面 (以下、「YZ 平面」とも称する) に対して平行な平面である。ブラケット 58 は、切欠き 58B を有する。切欠き 58B は、デジタルカメラ 10 の背面側からブラケット 58 の中央部にかけて、段差を付けて幅広となる形状に形成されている。

【0060】

ブラケット 60 は、薄板状に形成されており、デジタルカメラ 10 の背面側から平坦面 54 を見た場合の右下部に配置されている。ブラケット 60 は、平坦面 54 に対して垂直
40

に立ち上がっている。換言すると、ブラケット 60 は、平坦面 54 側から Z 方向に沿ってデジタルカメラ 10 の背面側に延出している。ブラケット 60 の表面のうちの幅広の面 60A は、X 方向及び Z 方向で規定される平面 (以下、「XZ 平面」とも称する) に対して平行な平面である。ブラケット 60 は、切欠き 60B を有する。切欠き 60B は、デジタルカメラ 10 の背面側からブラケット 60 の中央部にかけて、段差を付けて幅広となる形状に形成されている。

【0061】

ブラケット 62 は、薄板状に形成されており、デジタルカメラ 10 の背面側から正面側フレーム 52 の背面 53 を見た場合の右上部に配置されている。ブラケット 58 は、平坦
50

面 54 に対して垂直に立ち上がっている。換言すると、ブラケット 60 は、背面 53 側から Z 方向に沿ってデジタルカメラ 10 の背面側に延出している。ブラケット 62 の表面の

うちの幅広の面 6 2 A は、デジタルカメラ 1 0 の背面側から正面側フレーム 5 2 の背面 5 3 を見た場合の右上部からデジタルカメラ 1 0 の背面視右側にかけて下り傾斜している平面である。ブラケット 6 2 は、切欠き 6 2 B を有する。切欠き 6 2 B は、デジタルカメラ 1 0 の背面側からブラケット 5 8 の中央部にかけて、段差を付けて幅広となる形状に形成されている。

【 0 0 6 2 】

平坦面 5 4 には、摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 が立設されている。摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 は、正面側フレーム 5 2 とシャッタユニット 2 4 との間に介在しており、正面側フレーム 5 2 とシャッタユニット 2 4 との間の位置ずれを摩擦力で規制する。ここでは、摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 の各々の一例として、円柱状のスポンジが用いられている。

10

【 0 0 6 3 】

摩擦材 6 4 は、デジタルカメラ 1 0 の背面側から平坦面 5 4 を見た場合の左上部に配置されており、摩擦材 6 4 の一端は平坦面 5 4 に固着されている。摩擦材 6 6 は、デジタルカメラ 1 0 の背面側から平坦面 5 4 を見た場合の左下部に配置されており、摩擦材 6 6 の一端は平坦面 5 4 に固着されている。摩擦材 6 8 は、デジタルカメラ 1 0 の背面側から平坦面 5 4 を見た場合の右下部に配置されており、摩擦材 6 8 の一端は平坦面 5 4 に固着されている。摩擦材 7 0 は、デジタルカメラ 1 0 の背面側から平坦面 5 4 を見た場合の右上部に配置されており、摩擦材 7 0 の一端は平坦面 5 4 に固着されている。摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 は、平坦面 5 4 から Z 方向に沿ってデジタルカメラ 1 0 の背面側に突出している。摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 の各々の Z 方向についての高さは、シャッタユニット 2 4 が正面側フレーム 5 2 に嵌め込まれた場合に、摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 をシャッタユニット 2 4 の前面 4 1 (図 5 参照) に圧接させることが可能な高さである。

20

【 0 0 6 4 】

なお、摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 の各々の一例として、円柱状のスポンジを例示しているが、本開示の技術はこれに限定されない。例えば、摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 のうちの少なくとも 1 つの形状は角柱状等の他の形状であってもよい。また、摩擦材 6 4、6 6、6 8 及び 7 0 のうちの少なくとも 1 つは、ゴムであってもよいし、他の材料であってもよく、正面側フレーム 5 2 とシャッタユニット 2 4 との間の位置ずれを摩擦力で規制することが可能な材料であればよい。

30

【 0 0 6 5 】

正面側フレーム 5 2 の背面 5 3 には、雌ねじ 7 2、7 4、7 6 及び 7 8 が形成されている。デジタルカメラ 1 0 の背面視において、雌ねじ 7 2 は、背面 5 3 の左上部に配置されている。デジタルカメラ 1 0 の背面視において、雌ねじ 7 4 は、背面 5 3 の左下部に配置されている。デジタルカメラ 1 0 の背面視において、雌ねじ 7 6 は、背面 5 3 の右下部に配置されている。デジタルカメラ 1 0 の背面視において、雌ねじ 7 8 は、背面 5 3 の右上部に配置されている。

【 0 0 6 6 】

シャッタユニット 2 4 のシャッタフレーム 4 2 の背面 7 9 には、XY 平面に対して平行な平坦面 8 0 が形成されている。平坦面 8 0 には、駆動装置 4 8 が取り付けられている。駆動装置 4 8 は、デジタルカメラ 1 0 の背面視において、開口 2 4 A の右側に配置されている。駆動装置 4 8 は、駆動源 8 2 及び動力伝達機構 8 4 を有する。動力伝達機構 8 4 は、開口 2 4 A よりも、デジタルカメラ 1 0 の背面視右側で、開口 2 4 A に隣接する箇所に配置されている。駆動源 8 2 は、動力伝達機構 8 4 に機械的に接続されており、駆動源 8 2 によって生成された動力は動力伝達機構 8 4 に伝達される。

40

【 0 0 6 7 】

背面 7 9 には、ブラケット 8 6、8 8 及び 9 0 が立設されている。ブラケット 8 6 は、薄板状に形成されており、デジタルカメラ 1 0 の背面側から背面 7 9 を見た場合の左上部に配置されている。ブラケット 8 6 の形状及び大きさは、ブラケット 5 8 の形状及び大き

50

さと同一である。ブラケット 86 の表面のうちの幅広の面 86A は、YZ 平面に対して平行な平面である。ブラケット 86 は、切欠き 86B を有する。切欠き 86B は、デジタルカメラ 10 の背面側からブラケット 86 の中央部にかけて、段差を付けて幅広となる形状に形成されている。切欠き 86B の形状及び大きさは、ブラケット 58 の切欠き 58B の形状及び大きさと同一である。

【0068】

シャッターユニット 24 が正面側フレーム 52 に嵌め込まれた場合、シャッターユニット 24 よりも外側にブラケット 58 が位置し、ブラケット 58 の面 58A とブラケット 86 の面 86A とが平行な状態で対向し、かつ、ブラケット 58 の切欠き 86B の向き及び位置とブラケット 86 の切欠き 86B の向き及び位置とが一致する。

10

【0069】

ブラケット 88 は、薄板状に形成されており、デジタルカメラ 10 の背面側から背面 79 を見た場合の右下部に配置されている。ブラケット 88 の形状及び大きさは、ブラケット 60 の形状及び大きさと同一である。ブラケット 88 の表面のうちの幅広の面 88A は、XZ 平面に対して平行な平面である。ブラケット 88 は、切欠き 88B を有する。切欠き 88B は、デジタルカメラ 10 の背面側からブラケット 88 の中央部にかけて、段差を付けて幅広となる形状に形成されている。切欠き 88B の形状及び大きさは、ブラケット 60 の切欠き 60B の形状及び大きさと同一である。

【0070】

シャッターユニット 24 が正面側フレーム 52 に嵌め込まれた場合、シャッターユニット 24 よりも外側にブラケット 60 が位置し、ブラケット 60 の面 60A とブラケット 88 の面 88A とが平行な状態で対向し、かつ、ブラケット 60 の切欠き 60B の向き及び位置とブラケット 88 の切欠き 88B の向き及び位置とが一致する。

20

【0071】

ブラケット 90 は、薄板状に形成されており、デジタルカメラ 10 の背面側から背面 79 を見た場合の右上部に配置されている。ブラケット 90 の形状及び大きさは、ブラケット 62 の形状及び大きさと同一である。ブラケット 90 の表面のうちの幅広の面 90A は、デジタルカメラ 10 の背面側から背面 79 を見た場合の右上部からデジタルカメラ 10 の背面視右側にかけて下り傾斜している平面である。ブラケット 90 は、切欠き 90B を有する。切欠き 90B は、デジタルカメラ 10 の背面側からブラケット 90 の中央部にかけて、段差を付けて幅広となる形状に形成されている。切欠き 90B の形状及び大きさは、ブラケット 62 の切欠き 62B の形状及び大きさと同一である。

30

【0072】

シャッターユニット 24 が正面側フレーム 52 に嵌め込まれた場合、シャッターユニット 24 よりも外側にブラケット 62 が位置し、ブラケット 62 の面 62A とブラケット 90 の面 90A とが平行な状態で対向し、かつ、ブラケット 62 の切欠き 62B の向き及び位置とブラケット 90 の切欠き 90B の向き及び位置とが一致する。

【0073】

シャッターユニット 24 は、貫通孔 92、94、96 及び 98 を有する。貫通孔 92、94、96 及び 98 は、何れも、X 方向に沿った対辺と Y 方向に沿った対辺とで矩形状に形成されている。貫通孔 92 は、デジタルカメラ 10 の背面側からシャッターユニット 24 を見た場合に、シャッターユニット 24 の左上部に配置されている。貫通孔 92 は、雌ねじ 72 の径よりも広く、シャッターユニット 24 が正面側フレーム 52 に嵌め込まれた場合に貫通孔 92 から雌ねじ 72 が露呈する。

40

【0074】

貫通孔 94 は、デジタルカメラ 10 の背面側からシャッターユニット 24 を見た場合に、シャッターユニット 24 の左下部に配置されている。貫通孔 94 は、雌ねじ 74 の径よりも広く、シャッターユニット 24 が正面側フレーム 52 に嵌め込まれた場合に貫通孔 94 から雌ねじ 74 が露呈する。

【0075】

50

貫通孔 9 6 は、デジタルカメラ 1 0 の背面側からシャッターユニット 2 4 を見た場合に、シャッターユニット 2 4 の右下部に配置されている。貫通孔 9 6 は、雌ねじ 7 6 の径よりも広く、シャッターユニット 2 4 が正面側フレーム 5 2 に嵌め込まれた場合に貫通孔 9 6 から雌ねじ 7 6 が露呈する。

【 0 0 7 6 】

貫通孔 9 8 は、デジタルカメラ 1 0 の背面側からシャッターユニット 2 4 を見た場合に、シャッターユニット 2 4 の右上部に配置されている。貫通孔 9 8 は、雌ねじ 7 8 の径よりも広く、シャッターユニット 2 4 が正面側フレーム 5 2 に嵌め込まれた場合に貫通孔 9 8 から雌ねじ 7 8 が露呈する。

【 0 0 7 7 】

シャッターユニット 2 4 は、正面側フレーム 5 2 に対して、雄ねじ 1 0 0、1 0 2、1 0 4 及び 1 0 6 によって X Y 平面に沿って揺動可能に取り付けられる。

【 0 0 7 8 】

雄ねじ 1 0 0 は、頭部 1 0 0 A と軸部 1 0 0 B とを有する。頭部 1 0 0 A は、円板状に形成されており、貫通孔 9 2 よりも大きい。すなわち、頭部 1 0 0 A の大きさは、貫通孔 9 2 の周縁部と Z 方向で接触可能な大きさとされている。軸部 1 0 0 B は、頭部 1 0 0 A の中心から一方向に延びる円柱状に形成されている。軸部 1 0 0 B の太さは、軸部 1 0 0 B が貫通孔 9 2 に挿入された場合に貫通孔 9 2 内で揺動可能な程度の太さ、すなわち、貫通孔 9 2 の周縁面と X 方向及び Y 方向に隙間が空く程度の太さとされている。軸部 1 0 0 B の先端部には、雌ねじ 7 2 のねじ山に対応するねじ山が形成されている。

【 0 0 7 9 】

雄ねじ 1 0 2 は、頭部 1 0 2 A と軸部 1 0 2 B とを有する。頭部 1 0 2 A は、円板状に形成されており、貫通孔 9 4 よりも大きい。すなわち、頭部 1 0 2 A の大きさは、貫通孔 9 4 の周縁部と Z 方向で接触可能な大きさとされている。軸部 1 0 2 B は、頭部 1 0 2 A の中心から一方向に延びる円柱状に形成されている。軸部 1 0 2 B の太さは、軸部 1 0 2 B が貫通孔 9 4 に挿入された場合に貫通孔 9 4 内で揺動可能な程度の太さ、すなわち、貫通孔 9 4 の周縁面と X 方向及び Y 方向に隙間が空く程度の太さとされている。軸部 1 0 2 B の先端部には、雌ねじ 7 4 のねじ山に対応するねじ山が形成されている。

【 0 0 8 0 】

雄ねじ 1 0 4 は、頭部 1 0 4 A と軸部 1 0 4 B とを有する。頭部 1 0 4 A は、円板状に形成されており、貫通孔 9 6 よりも大きい。すなわち、頭部 1 0 4 A の大きさは、貫通孔 9 6 の周縁部と Z 方向で接触可能な大きさとされている。軸部 1 0 4 B は、頭部 1 0 4 A の中心から一方向に延びる円柱状に形成されている。軸部 1 0 4 B の太さは、軸部 1 0 4 B が貫通孔 9 6 に挿入された場合に貫通孔 9 6 内で揺動可能な程度の太さ、すなわち、貫通孔 9 6 の周縁面と X 方向及び Y 方向に隙間が空く程度の太さとされている。軸部 1 0 4 B の先端部には、雌ねじ 7 6 のねじ山に対応するねじ山が形成されている。

【 0 0 8 1 】

雄ねじ 1 0 6 は、頭部 1 0 6 A と軸部 1 0 6 B とを有する。頭部 1 0 6 A は、円板状に形成されており、貫通孔 9 8 よりも大きい。すなわち、頭部 1 0 6 A の大きさは、貫通孔 9 8 の周縁部が Z 方向に接触可能な大きさとされている。軸部 1 0 6 B は、頭部 1 0 6 A の中心から一方向に延びる円柱状に形成されている。軸部 1 0 6 B の太さは、軸部 1 0 6 B が貫通孔 9 8 に挿入された場合に貫通孔 9 8 内で揺動可能な程度の太さ、すなわち、貫通孔 9 8 の周縁面と X 方向及び Y 方向に隙間が空く程度の太さとされている。軸部 1 0 6 B の先端部には、雌ねじ 7 8 のねじ山に対応するねじ山が形成されている。

【 0 0 8 2 】

雌ねじ 7 2、7 4、7 6 及び 7 8 の位置と貫通孔 9 2、9 4、9 6 及び 9 8 の位置とを合わせた状態で正面側フレーム 5 2 に嵌め込まれたシャッターユニット 2 4 の貫通孔 9 2 には雄ねじ 1 0 0 の軸部 1 0 0 B が挿入され、貫通孔 9 4 には雄ねじ 1 0 2 の軸部 1 0 2 B が挿入され、貫通孔 9 6 には雄ねじ 1 0 4 の軸部 1 0 4 B が挿入され、貫通孔 9 8 には雄ねじ 1 0 6 の軸部 1 0 6 B が挿入される。そして、雄ねじ 1 0 0 の軸部 1 0 0 B の先端部

10

20

30

40

50

を雌ねじ 7 2 にねじ込む。また、雄ねじ 1 0 2 の軸部 1 0 2 B の先端部を雌ねじ 7 4 にねじ込む。また、雄ねじ 1 0 4 の軸部 1 0 4 B の先端部を雌ねじ 7 6 にねじ込む。更に、雄ねじ 1 0 6 の軸部 1 0 6 B の先端部を雌ねじ 7 8 にねじ込む。

【 0 0 8 3 】

デジタルカメラ 1 0 は、ばねユニット 1 0 8 A、1 0 8 B 及び 1 0 8 C を備えている。ばねユニット 1 0 8 A、1 0 8 B 及び 1 0 8 C は同一の構成である。以下では、ばねユニット 1 0 8 A、1 0 8 B 及び 1 0 8 C を区別して説明する必要がない場合、「ばねユニット 1 0 8」と称する。

【 0 0 8 4 】

ばねユニット 1 0 8 は、圧縮コイルばね 1 1 0、第 1 係合部材 1 1 2、及び第 2 係合部材 1 1 4 を有する。圧縮コイルばね 1 1 0 は、本開示の技術に係る「弾性部材」及び「圧縮コイルばね」の一例である。第 1 係合部材 1 1 2 は、圧縮コイルばね 1 1 0 の一端に固定されており、第 2 係合部材 1 1 4 は、圧縮コイルばね 1 1 0 の他端に固定されている。なお、ここで、圧縮コイルばね 1 1 0 の一端は、本開示の技術に係る「第 1 端部」の一例であり、圧縮コイルばね 1 1 0 の他端は、本開示の技術に係る「第 2 端部」の一例である。

【 0 0 8 5 】

第 1 係合部材 1 1 2 及び第 2 係合部材 1 1 4 は同一の形状及び大きさである。第 2 係合部材 1 1 4 の側周面には曲面状の窪み 1 1 4 A が形成されている。第 1 係合部材 1 1 2 の側周面にも窪み 1 1 4 A と同一の形状及び大きさの窪み（図示省略）が形成されている。

【 0 0 8 6 】

ばねユニット 1 0 8 A は、正面側フレーム 5 2 のブラケット 5 8 及びシャッタユニット 2 4 のブラケット 8 6 に対して用いられる。すなわち、第 1 係合部材 1 1 2 の窪みがブラケット 5 8 の切欠き 5 8 B に挿入されることで、ばねユニット 1 0 8 A の第 1 係合部材 1 1 2 は、ブラケット 5 8 に係合する。また、第 2 係合部材 1 1 4 の窪み 1 1 4 A がブラケット 8 6 の切欠き 8 6 B に挿入されることで、ばねユニット 1 0 8 A の第 2 係合部材 1 1 4 は、ブラケット 8 6 に係合する。このように、ばねユニット 1 0 8 A が正面側フレーム 5 2 のブラケット 5 8 及びシャッタユニット 2 4 のブラケット 8 6 に対して用いられることにより、ばねユニット 1 0 8 A 内の圧縮コイルばね 1 1 0 A の端部の位置が保持される。

【 0 0 8 7 】

ばねユニット 1 0 8 B は、正面側フレーム 5 2 のブラケット 6 0 及びシャッタユニット 2 4 のブラケット 8 8 に対して用いられる。すなわち、第 1 係合部材 1 1 2 の窪みがブラケット 6 0 の切欠き 6 0 B に挿入されることで、ばねユニット 1 0 8 B の第 1 係合部材 1 1 2 は、ブラケット 6 0 に係合する。また、第 2 係合部材 1 1 4 の窪み 1 1 4 A がブラケット 8 8 の切欠き 8 8 B に挿入されることで、ばねユニット 1 0 8 A の第 2 係合部材 1 1 4 は、ブラケット 8 8 に係合する。このように、ばねユニット 1 0 8 B が正面側フレーム 5 2 のブラケット 6 0 及びシャッタユニット 2 4 のブラケット 8 8 に対して用いられることにより、ばねユニット 1 0 8 B 内の圧縮コイルばね 1 1 0 B の端部の位置が保持される。

【 0 0 8 8 】

ばねユニット 1 0 8 C は、正面側フレーム 5 2 のブラケット 6 2 及びシャッタユニット 2 4 のブラケット 9 0 に対して用いられる。すなわち、第 1 係合部材 1 1 2 の窪みがブラケット 6 2 の切欠き 6 2 B に挿入されることで、ばねユニット 1 0 8 C の第 1 係合部材 1 1 2 は、ブラケット 6 2 に係合する。また、第 2 係合部材 1 1 4 の窪み 1 1 4 A がブラケット 9 0 の切欠き 9 0 B に挿入されることで、ばねユニット 1 0 8 A の第 2 係合部材 1 1 4 は、ブラケット 9 0 に係合する。このように、ばねユニット 1 0 8 C が正面側フレーム 5 2 のブラケット 6 2 及びシャッタユニット 2 4 のブラケット 9 0 に対して用いられることにより、ばねユニット 1 0 8 C 内の圧縮コイルばね 1 1 0 C の端部の位置が保持される。

【 0 0 8 9 】

なお、第 1 係合部材 1 1 2、第 2 係合部材 1 1 4、ブラケット 5 8、ブラケット 6 0、ブラケット 6 2、ブラケット 8 6、ブラケット 8 8、及びブラケット 9 0 は、本開示の技術に係る「保持機構」の一例である。第 1 係合部材 1 1 2 は、本開示の技術に係る「第 1

10

20

30

40

50

係合部材」の一例である。ブラケット 58、60 及び 62 の各々は、本開示の技術に係る「第 1 留め具」の一例である。第 2 係合部材 114 は、本開示の技術に係る「第 2 係合部材」の一例である。ブラケット 86、88 及び 90 の各々は、本開示の技術に係る「第 2 留め具」の一例である。

【0090】

また、本実施形態では、第 1 係合部材 112 をばねユニット 108A、108B 及び 108C に対して適用し、ブラケット 58、60 及び 62 を正面側フレーム 52 に対して適用する形態例を挙げているが、本開示の技術はこれに限定されない。例えば、ブラケット 58、60 及び 62 に代えて、第 1 係合部材 112 に相当する部材を正面側フレーム 52 に対して適用し、第 1 係合部材 112 に代えて、ブラケット 58、60 及び 62 に相当する部材をばねユニット 108A、108B 及び 108C に対して適用してもよい。

10

【0091】

また、本実施形態では、第 2 係合部材 114 をばねユニット 108A、108B 及び 108C に対して適用し、ブラケット 86、88 及び 90 をシャッタユニット 24 に対して適用する形態例を挙げているが、本開示の技術はこれに限定されない。例えば、ブラケット 86、88 及び 90 に代えて、第 2 係合部材 114 に相当する部材をシャッタユニット 24 に対して適用し、第 2 係合部材 114 に代えて、ブラケット 86、88 及び 90 に相当する部材をばねユニット 108A、108B 及び 108C に対して適用してもよい。

【0092】

一例として図 4 に示すように、動力伝達機構 84 は、リンク部材 116、連結ピン 118、及び連結ピン 120 を備えている。また、動力伝達機構 84 は、リンク部材 122、連結ピン 124、及び連結ピン 126 を備えている。なお、リンク部材 116 及び 122 は、本開示の技術に係る「回転部材」の一例である。

20

【0093】

先幕 44 の X 方向の一端部には、リンク部材 116 の長手方向の一端部が、Z 方向を軸方向とする連結ピン 118 によって連結されている。リンク部材 116 の長手方向の他端部は、Z 方向を軸方向とする連結ピン 120 によって、被取付部 128 に連結されている。

【0094】

後幕 46 の X 方向の一端部には、リンク部材 122 の長手方向の一端部が、Z 方向を軸方向とする連結ピン 124 によって連結されている。リンク部材 122 の長手方向の他端部は、Z 方向を軸方向とする連結ピン 126 によって、被取付部 128 に連結されている。

30

【0095】

後幕 46 は、先幕 44 に対して Y 方向の上側に配置されている。駆動源 82 は、制御装置 36 (図 2 参照) の制御下で動力を生成し、生成した動力をリンク部材 116 及び 122 に付与する。リンク部材 116 及び 122 は、駆動源 82 から付与された動力に従って回転運動することで先幕 44 及び後幕 46 を開閉させる。

【0096】

一例として図 5 に示すように、貫通孔 94 には、雄ねじ 102 の軸部 102B が、Z 方向に挿入されており、軸部 102B の先端部が正面側フレーム 52 の雌ねじ 74 にねじ込まれている。雄ねじ 102 は、シャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して Z 方向に過度に位置ずれすることを規制している。一方、雄ねじ 102 は、貫通孔 94 が形成された部位において、シャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して X 方向及び Y 方向に移動可能となる自由度を与えている。更に、雄ねじ 102 は、シャッタユニット 24 が X 方向及び Y 方向に必要以上に移動された場合には、貫通孔 94 の周縁部と接触することで、シャッタユニット 24 の過度の移動を規制する。

40

【0097】

貫通孔 96 には、雄ねじ 104 の軸部 104B が、Z 方向に挿入されており、軸部 104B の先端部が正面側フレーム 52 の雌ねじ 76 にねじ込まれている。雄ねじ 104 は、シャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して Z 方向に過度に位置ずれすることを規制している。一方、雄ねじ 104 は、貫通孔 96 が形成された部位において、シャッタ

50

ユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して X 方向及び Y 方向に移動可能となる自由度を与えている。更に、雄ねじ 104 は、シャッタユニット 24 が X 方向及び Y 方向に必要以上に移動された場合には、貫通孔 96 の周縁部と接触することで、シャッタユニット 24 の過度の移動を規制する。

【0098】

貫通孔 92 には、雄ねじ 100 の軸部 100B が、Z 方向に挿入されており、軸部 100B の先端部が正面側フレーム 52 の雌ねじ 72 にねじ込まれている。雄ねじ 100 は、シャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して Z 方向に過度に位置ずれすることを規制している。一方、雄ねじ 100 は、貫通孔 92 が形成された部位において、シャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して X 方向及び Y 方向に移動可能となる自由度を

10

【0099】

貫通孔 98 には、雄ねじ 106 の軸部 106B が、Z 方向に挿入されており、軸部 106B の先端部が正面側フレーム 52 の雌ねじ 78 にねじ込まれている。雄ねじ 106 は、シャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して Z 方向に過度に位置ずれすることを規制している。一方、雄ねじ 106 は、貫通孔 98 が形成された部位において、シャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して X 方向及び Y 方向に移動可能となる自由度を

20

【0100】

このように雄ねじ 100、102、104 及び 106 及び雌ねじ 72、74、76 及び 78 を用いてシャッタユニット 24 が正面側フレーム 52 に対して取り付けられると、平坦面 54 と前面 41 との間に介在している摩擦材 64、66、68 及び 70 が前面 41 によって平坦面 54 側に押圧される。摩擦材 64、66、68 及び 70 が前面 41 に圧接した状態でシャッタユニット 24 が XY 平面上で移動した場合に前面 41 と摩擦材 64、66、68 及び 70 との間で生じる摩擦力によって正面側フレーム 52 とシャッタユニット 24 との間の位置ずれが抑制される。

30

【0101】

一例として図 6 に示すように、シャッタユニット 24 は、重心 G (図 7 も参照) を有する。重心 G は、シャッタユニット 24 の各部分にはたらく重力の合力の作用点である。例えば、重心 G は、シャッタユニット 24 の 1 点を糸で吊るして静止した場合の糸の張力の作用線と、シャッタユニット 24 の他の 1 点を糸で吊るして静止した場合の糸の張力の作用線との交点として求められる。

【0102】

ばねユニット 108A、108B 及び 108C は、シャッタユニット 24 の側面側で、シャッタユニット 24 と正面側フレーム 52 との間に挿入されており、これにより、ばねユニット 108A の圧縮コイルばね 110 (以下、「圧縮コイルばね 110A」とも称する)、ばねユニット 108B の圧縮コイルばね 110 (以下、「圧縮コイルばね 110B」とも称する)、及びばねユニット 108C の圧縮コイルばね 110 (以下、「圧縮コイルばね 110C」とも称する) の各々の弾性力が正面側フレーム 52 側からシャッタユニット 24 の側面に作用している。

40

【0103】

圧縮コイルばね 110A、110B 及び 110C は、圧縮コイルばね 110A、110B 及び 110C の各位置を頂点とした三角形 130 を形成する箇所に配置されている。三角形 130 の隣接する頂点の間隔は、シャッタユニット 24 を Z 方向から見た場合の後述の特定箇所 (図 6 に示す例では、交点 P (後述)) を中心とした円周方向において 180 度未満の間隔である。図 6 に示す例では、三角形 130 において、圧縮コイルばね 110

50

Aの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Bの位置に相当する頂点との間隔が90度であり、圧縮コイルばね110Bの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Cの位置に相当する頂点との間隔が110度であり、圧縮コイルばね110Cの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Aの位置に相当する頂点との間隔が160度である。

【0104】

圧縮コイルばね110A、110B及び110Cは、シャッタユニット24をZ方向から見た場合のシャッタユニット24の輪郭132の外周に配置されており、かつ、正面側フレーム52側からシャッタユニット24を押圧することでシャッタユニット24を支持している。すなわち、シャッタユニット24は、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの弾性力に抗して揺動可能な状態で圧縮コイルばね110A、110B及び110Cによってシャッタユニット24の外周の側から支持されている。

10

【0105】

圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの各々は、正面側フレーム52側からシャッタユニット24を押圧する方向である第1方向と、第1方向に対して垂直な方向である第2方向とに弾性変形する。圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの各々について、第1方向の弾性力は、第2方向の弾性力よりも大きい。また、圧縮コイルばね110Bの第1方向は、デジタルカメラ10が標準的な姿勢で撮像を行う場合に、鉛直方向、すなわち、Y方向と一致している。また、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの各々の第1方向は、輪郭132の内側の特定箇所と互いに交差している。特定箇所は、三角形130の内側に位置している。

20

【0106】

ここで、特定箇所とは、例えば、輪郭132の内側の1箇所を指す。輪郭132の内側の1箇所とは、シャッタユニット24をZ方向から見た場合の重心Gと一致する箇所を指す。図6及び図7に示す例では、輪郭132の内側の1箇所の一例として、シャッタユニット24をZ方向から見た場合のシャッタフレーム42内のXY平面と、重心GをZ方向に沿って通過する仮想線134との交点Pが示されている。

【0107】

図6に示す例では、シャッタユニット24が基準位置にある。基準位置とは、デジタルカメラ10が標準的な姿勢であり、かつ、デジタルカメラ10に対して振動が与えられていない状態でのシャッタユニット24の位置を指す。圧縮コイルばね110A、110B及び110Cは、シャッタユニット24が基準位置の場合に、シャッタユニット24の側面側、すなわち、輪郭132の外周にて正面側フレーム52とシャッタユニット24との間に第1方向に圧縮された状態で配置されており、シャッタユニット24の位置が基準位置の場合の圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの弾性変形量は、シャッタユニット24の可動量以上である。この場合の圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの弾性変形量の一例としては、シャッタユニット24の可動量の1倍～2倍が挙げられる。

30

【0108】

なお、ここで、シャッタユニット24の可動量は、例えば、貫通孔92、94、96及び98（図3及び図5参照）内での軸部100B、102B、104B及び106Bのシャッタユニット24に対する相対的な移動可能量に相当する。

40

【0109】

また、デジタルカメラ10が標準的な姿勢で撮像を行う場合のシャッタユニット24の鉛直方向、すなわち、Y方向への移動量は、シャッタユニット24の可動量以下とされている。つまり、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cのうちの少なくとも圧縮コイルばね110Bの弾性力は、Y方向への移動量がシャッタユニット24の可動量以下となるように定められている。なお、ここでのY方向への移動量の一例としては、シャッタユニット24の可動量の3分の1以下の移動量が挙げられる。

【0110】

ところで、リンク部材116及び122（図4参照）が回転運動することで先幕44及

50

び後幕 4 6 を開閉させる場合、リンク部材 1 1 6 及び 1 2 2 の回転運動によって生じる回転力がシャッタユニット 2 4 に対して付与される。これにより、一例として図 6 及び図 8 に示す円弧矢印方向（例えば、交点 P を中心として X Y 平面内でシャッタユニット 2 4 が回転する方向）に沿ってシャッタユニット 2 4 が揺動する。すなわち、リンク部材 1 1 6 及び 1 2 2 の回転運動によって生じる慣性力、及びノ又は、リンク部材 1 1 6 及び 1 2 2 の回転運動によって先幕 4 4 及び後幕 4 6 が開閉される場合に先幕 4 4 及び後幕 4 6 がシャッタフレーム 4 2 に衝突することで生じる衝撃力によって、シャッタユニット 2 4 が重心 G を中心として円弧矢印方向（図 6 及び図 8 参照）に沿って回転する。具体的には、シャッタユニット 2 4 は、円弧矢印方向（図 6 及び図 8 参照）の接線方向、すなわち、第 2 方向に沿って揺動する。

10

【 0 1 1 1 】

このように、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動すると、一例として図 8 に示すように、圧縮コイルばね 1 1 0 は、せん断応力がかかる方向、すなわち、第 2 方向に弾性変形する。圧縮コイルばね 1 1 0 の弾性力は、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動する揺動量を、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動可能な最大揺動量未満にする弾性力とされている。例えば、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動する揺動量をシャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動可能な最大揺動量の半分程度にするように、圧縮コイルばね 1 1 0 の弾性力が定められている。

【 0 1 1 2 】

次に、上記構成による作用について説明する。

20

【 0 1 1 3 】

一例として図 6 に示すように、シャッタユニット 2 4 は、輪郭 1 3 2 の外周に配置された圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の各々によって正面側フレーム 5 2 側から交点 P に向けて押圧されている。圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C は、正面側フレーム 5 2 側から交点 P に向けてシャッタユニット 2 4 を押圧することで、シャッタユニット 2 4 を支持している。また、デジタルカメラ 1 0 が標準的な姿勢（図 1 参照）で撮像を行う場合、一例として図 6 に示すように、圧縮コイルばね 1 1 0 B の第 1 方向は、鉛直方向、すなわち、Y 方向に一致している。そのため、デジタルカメラ 1 0 が標準的な姿勢で撮像を行う場合に圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の何れの第 1 方向とも一致していない場合に比べ、デジタルカメラ 1 0 が標準的な姿勢で撮像を行う場合にシャッタユニット 2 4 を基準位置に保持し易くすることができる。

30

【 0 1 1 4 】

このように、シャッタユニット 2 4 が圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の各々によって支持されている状態で、駆動源 8 2 によって生成された動力がリンク部材 1 1 6 及び 1 2 2（図 4 参照）に付与されると、リンク部材 1 1 6 及び 1 2 2 が回転運動する。リンク部材 1 1 6 及び 1 2 2 の回転運動によって生じる回転力は、先幕 4 4 及び後幕 4 6 に伝達される。これにより、先幕 4 4 及び後幕 4 6 が開閉する。

【 0 1 1 5 】

この場合、リンク部材 1 1 6 及び 1 2 2 の回転運動によって生じる慣性力、及びノ又は、先幕 4 4 及び後幕 4 6 がシャッタフレーム 4 2 に衝突することで生じる衝撃力によって、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動する。

40

【 0 1 1 6 】

このとき、シャッタユニット 2 4 の第 2 方向への揺動に抗するように圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の各々の第 2 方向の弾性力がシャッタユニット 2 4 に作用する。すなわち、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C は、シャッタユニット 2 4 を基準位置に戻す方向にシャッタユニット 2 4 に対して作用する。また、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動している状態であっても、輪郭 1 3 2 の外周に配置された圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C は、正面側フレーム 5 2 側からシャッタユニット 2 4 を押圧することで、シャッタユニット 2 4 を支持し続けている。従って、本構成によれば、正面側フレーム 5 2 側からシャッタユニット 2 4 が 2 つ以下の弾性部

50

材で支持されている場合に比べ、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じる振動の抑制とシャッタユニット 2 4 の位置の保持とを高精度に両立させることができる。

【 0 1 1 7 】

また、デジタルカメラ 1 0 では、シャッタユニット 2 4 は、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の弾性力に抗して揺動可能な状態で圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C によって正面側フレーム 5 2 側から支持されている。つまり、シャッタユニット 2 4 が正面側フレーム 5 2 によって直接支持されていると、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じた振動がシャッタユニット 2 4 に伝わるのに対し、シャッタユニット 2 4 は圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C を介して圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C によって正面側フレーム 5 2 側から支持されているので、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じた振動は圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C で吸収される。従って、本構成によれば、シャッタユニット 2 4 が正面側フレーム 5 2 によって直接支持されている場合に比べ、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じた振動を正面側フレーム 5 2 に伝わり難くすることができる。

10

【 0 1 1 8 】

ところで、一例として図 2 に示すように、撮像レンズ 1 8 はレンズマウント 1 4 を介して正面側フレーム 5 2 に取り付けられている。すなわち、光学式振れ補正機構 3 2 (図 2 参照) は、正面側フレーム 5 2 に対して取り付けられた状態になっている。また、カメラ本体側振れ補正機構 4 0 (図 2 参照) は、保持フレーム 2 8 によって保持されている。すなわち、カメラ本体側振れ補正機構 4 0 は保持フレーム 2 8 に対して取り付けられている。

20

【 0 1 1 9 】

従って、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じる振動は、保持フレーム 2 8 を介して光学式振れ補正機構 3 2 及びカメラ本体側振れ補正機構 4 0 に伝わる。先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じる振動が光学式振れ補正機構 3 2 及びカメラ本体側振れ補正機構 4 0 に伝わると、デジタルカメラ 1 0 によって撮像されることで得られた撮像画像の画質の低下に繋がる。

【 0 1 2 0 】

しかし、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じる振動は、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C が弾性変形することによって吸収される。特に、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って第 2 方向に沿って生じる振動は、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C が第 2 方向に弾性変形することによって吸収される。従って、本構成によれば、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じる振動が光学式振れ補正機構 3 2 及びカメラ本体側振れ補正機構 4 0 に伝わることに起因して生じる撮像画像の画質の低下を抑制することができる。

30

【 0 1 2 1 】

また、デジタルカメラ 1 0 では、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C は、シャッタユニット 2 4 の輪郭 1 3 2 (図 6 参照) の内側の 1 箇所に向けて輪郭 1 3 2 の外周側からシャッタユニット 2 4 を押圧している。これにより、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の各々によるシャッタユニット 2 4 に対する押圧力、すなわち、第 1 方向の押圧力が輪郭 1 3 2 の内側の 1 箇所に集中する。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C が互いに輪郭 1 3 2 の内側の異なる箇所に向かってシャッタユニット 2 4 を押圧する場合に比べ、シャッタユニット 2 4 の位置を基準位置に保持し易くし、かつ、先幕 4 4 及び後幕 4 6 の開閉動作に伴って生じる振動を圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C に対して吸収させ易くすることができる。

40

【 0 1 2 2 】

ここで、輪郭 1 3 2 の内側の 1 箇所とは、交点 P を指す (図 6 参照) 。交点 P は、重心 G を Z 方向に通過する仮想線 1 3 4 (図 7 参照) 上に位置している。これにより、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の各々によるシャッタユニット 2 4 に対する押圧力、すなわち、第 1 方向の押圧力が輪郭 1 3 2 の内側の交点 P に集中する。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C が仮想線 1 3 4 上以外の

50

点に向かってシャッタユニット24を押圧する場合に比べ、シャッタユニット24の位置を基準位置に保持し易くし、かつ、先幕44及び後幕46の開閉動作に伴って生じる振動を圧縮コイルばね110A、110B及び110Cに対して吸収させ易くすることができる。

【0123】

また、交点Pが三角形130の内側に位置している状態で、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cは、正面側フレーム52側から交点Pに向けてシャッタユニット24を押圧している。従って、本構成によれば、三角形130の外側の箇所に向けて圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの押圧力を付与することでシャッタユニット24を支持する場合に比べ、シャッタユニット24を基準位置に保持し易くし、かつ、先幕44及び後幕46の開閉動作に伴って生じる振動を吸収し易くすることができる。

10

【0124】

また、三角形130において、圧縮コイルばね110Aの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Bの位置に相当する頂点との間隔、圧縮コイルばね110Bの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Cの位置に相当する頂点との間隔、圧縮コイルばね110Cの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Aの位置に相当する頂点との間隔は、何れも、180度未満とされている。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね110Aの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Bの位置に相当する頂点との間隔、圧縮コイルばね110Bの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Cの位置に相当する頂点との間隔、圧縮コイルばね110Cの位置に相当する頂点と圧縮コイルばね110Aの位置に相当する頂点との間隔の何れかが、交点Pを中心とした円周方向において180度以上の間隔とされている場合に比べ、シャッタユニット24を基準位置に保持し易くし、かつ、先幕44及び後幕46の開閉動作に伴って生じる振動を吸収し易くすることができる。

20

【0125】

また、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの各々について、第1方向の弾性力は第2方向の弾性力よりも大きい。この場合、第1方向の弾性力は第2方向の弾性力以下の場合に比べ、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cがシャッタユニット24を正面側フレーム52側から支持する押圧力、すなわち、第1方向の押圧力が高くなり、かつ、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cが第2方向に沿って弾性変形し易くなる。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね110の第1方向が鉛直方向、すなわち、Y方向と一致する状況下において、圧縮コイルばね110の第1方向の弾性力が第2方向の弾性力よりも小さい場合に比べ、シャッタユニット24が自重で基準位置からずれてしまうことを抑制し、かつ、シャッタユニット24の第2方向の揺れの吸収力を高めることができる。

30

【0126】

先幕44及び後幕46が開閉した場合、先幕44及び後幕46の開閉動作に伴って生じる振動の大きさ(振幅)次第では、シャッタユニット24が可動域の端に位置した状態(例えば、軸部100Bが貫通孔92の外周縁に接触した状態)になることが考えられる。しかし、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cは、シャッタユニット24の位置が基準位置の場合に輪郭132の外周で正面側フレーム52とシャッタユニット24との間に第1方向に圧縮された状態で配置されており、シャッタユニット24の位置が基準位置の場合の圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの弾性変形量が、シャッタユニット24の可動量以上とされているので、シャッタユニット24が可動域の端に位置したときであっても圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの弾性力をシャッタユニット24に対して作用させ続けることができる。

40

【0127】

デジタルカメラ10が標準的な姿勢で撮像を行う場合、シャッタユニット24が鉛直方向、すなわち、Y方向に移動することで、シャッタユニット24が可動域の端に到達することが考えられる。シャッタユニット24が可動域の端に到達するというのは、例えば、軸部100Bが貫通孔92の外周縁に接触するということを意味する。軸部100Bが貫

50

通孔 9 2 の外周縁に勢い良く衝突すると、振動が生じてしまう。そのため、デジタルカメラ 1 0 が標準的な姿勢で撮像を行う場合のシャッタユニット 2 4 の鉛直方向、すなわち、Y 方向への移動量は、シャッタユニット 2 4 の可動量以下とされている。従って、本構成によれば、デジタルカメラ 1 0 が標準的な姿勢で撮像を行う場合のシャッタユニット 2 4 の鉛直方向への移動量がシャッタユニット 2 4 の可動量を上回っている場合に比べ、シャッタユニット 2 4 が可動域を超えて移動することで何らかの部材（例えば、軸部 1 0 0 B が貫通孔 9 2 の外周縁に勢い良く衝突して振動が生じること）を抑制することができる。

【 0 1 2 8 】

また、デジタルカメラ 1 0 では、シャッタユニット 2 4 は、リンク部材 1 1 6 及び 1 2 2 の回転運動に伴って生じる回転力が付与されることで第 2 方向に沿って揺動する。そこで、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の弾性力は、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動する揺動量を、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動可能な最大揺動量未満にする弾性力とされている。シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動する揺動量は、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の弾性力によって最大揺動量未満に抑えられる。従って、本構成によれば、シャッタユニット 2 4 が第 2 方向に沿って揺動する揺動量を制限しない場合に比べ、シャッタユニット 2 4 の第 2 方向への揺動を抑制することができる。

【 0 1 2 9 】

また、デジタルカメラ 1 0 では、シャッタユニット 2 4 の位置が基準位置の場合にシャッタユニット 2 4 の外周にて正面側フレーム 5 2 とシャッタユニット 2 4 との間に圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C が配置されている。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね 1 1 0 よりも複雑な構造の弾性部材又は圧縮コイルばね 1 1 0 よりも弾性力が乏しい弾性部材を使用する場合に比べ、Q C D の向上に寄与することができる。

【 0 1 3 0 】

また、デジタルカメラ 1 0 では、第 1 係合部材 1 1 2、第 2 係合部材 1 1 4、ブラケット 5 8、ブラケット 6 0、ブラケット 6 2、ブラケット 8 6、ブラケット 8 8、及びブラケット 9 0 によって圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の端部の位置が保持されている。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の端部の位置が保持されていない場合に比べ、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B 及び 1 1 0 C の位置ずれを抑制することができる。

【 0 1 3 1 】

また、デジタルカメラ 1 0 では、圧縮コイルばね 1 1 0 A の一端に固定されている第 1 係合部材 1 1 2 がブラケット 5 8 に係合している。また、圧縮コイルばね 1 1 0 B の一端に固定されている第 1 係合部材 1 1 2 がブラケット 6 0 に係合している。更に、圧縮コイルばね 1 1 0 C の一端に固定されている第 1 係合部材 1 1 2 がブラケット 6 2 に係合している。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B、及び 1 1 0 C の各一端を正面側フレーム 5 2 の適切な位置に直接固定する作業が行われる場合に比べ、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B、及び 1 1 0 C の各一端を正面側フレーム 5 2 の適切な位置に保持する作業を行い易くすることができる。なお、ここで、正面側フレーム 5 2 の適切な位置とは、例えば、ブラケット 5 8、6 0 及び 6 2 の各位置に相当する各位置を指す。

【 0 1 3 2 】

また、デジタルカメラ 1 0 では、圧縮コイルばね 1 1 0 A の他端に固定されている第 2 係合部材 1 1 4 がブラケット 8 6 に係合している。また、圧縮コイルばね 1 1 0 B の他端に固定されている第 2 係合部材 1 1 4 がブラケット 8 8 に係合している。更に、圧縮コイルばね 1 1 0 C の他端に固定されている第 2 係合部材 1 1 4 がブラケット 9 0 に係合している。従って、本構成によれば、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B、及び 1 1 0 C の各他端をシャッタユニット 2 4 の適切な位置に直接固定する作業が行われる場合に比べ、圧縮コイルばね 1 1 0 A、1 1 0 B、及び 1 1 0 C の各他端をシャッタユニット 2 4 の適切な位置に保持する作業を行い易くすることができる。なお、ここで、シャッタユニット 2 4 の適切な位置とは、例えば、ブラケット 8 6、8 8 及び 9 0 の各位置に相当する各位置

10

20

30

40

50

を指す。

【0133】

また、デジタルカメラ10では、摩擦材64、66、68及び70がシャッタユニット24の前面41と正面側フレーム52の平坦面54との間に介在しており、正面側フレーム52に立設されている摩擦材64、66、68及び70が前面41に圧接されている(図5参照)。よって、シャッタユニット24がX方向及びY方向に沿って移動すると、前面41と摩擦材64、66、68及び70との間で摩擦力が生じる。シャッタユニット24がX方向及びY方向に沿って移動することで前面41と摩擦材64、66、68及び70との間で生じる摩擦力によってシャッタユニット24のX方向及びY方向の移動が規制される。従って、本構成によれば、シャッタユニット24の前面41と正面側フレーム52の平坦面54との間が単なる空間である場合に比べ、シャッタユニット24の第2方向への揺れを迅速に収束させることができる。また、シャッタユニット24の前面41と正面側フレーム52の平坦面54との間が単なる空間である場合に比べ、シャッタユニット24が正面側フレーム52の側に傾倒することを抑制することができる。

10

【0134】

なお、ここでは、摩擦材64、66、68及び70がシャッタユニット24の前面41と正面側フレーム52の平坦面54との間に介在している形態例を挙げて説明したが、これはあくまでも一例に過ぎず、正面側フレーム52の内壁とシャッタユニット24の外壁との間に摩擦材64、66、68及び70と同様の機能を有する少なくとも1つの摩擦材を介在させればよい。

20

【0135】

また、デジタルカメラ10に対して適用される振れ抑制方法は、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cを、シャッタユニット24の輪郭132の外周に配置することと、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cに対して、正面側フレーム52側からシャッタユニット24を押圧させることでシャッタユニット24を支持させることと、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの各々が正面側フレーム52側からシャッタユニット24を押圧する方向である第1方向と、第1方向に対して垂直な方向である第2方向とに圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの各々を弾性変形させることと、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cの各々の第1方向を、シャッタユニット24の輪郭132の内側の特定箇所(例えば、交点P)で互いに交差させることとを含んでいる。従って、本構成によれば、正面側フレーム52側からシャッタユニット24が2つ以下の弾性部材で支持されている場合に比べ、先幕44及び後幕46の開閉動作に伴って生じる振動の抑制とシャッタユニット24の位置の保持とを高精度に両立させることができる。

30

【0136】

なお、上記実施形態では、三角形130の各頂点に圧縮コイルばね110が配置される形態例を挙げて説明したが、本開示の技術はこれに限定されず、三角形130以外の形状の多角形(例えば、四角形、五角形、又は六角形等)の頂点に圧縮コイルばねが配置されるようにしてもよい。図9に示す例では、四角形136の各頂点に圧縮コイルばね110が配置されている。図9に示す例は、図6に示す例に比べ、ばねユニット108Cに代えて、ばねユニット108D及び108Eを適用している点が異なっている。ばねユニット108D及び108Eは、上記実施形態で説明したばねユニット108と同一の構成である。

40

【0137】

ばねユニット108Dは、シャッタユニット24をZ方向から見た場合のシャッタユニット24の輪郭132の外周にて、シャッタユニット24を挟んでばねユニット108Aと対向する箇所に配置されている。ばねユニット108Eは、シャッタユニット24をZ方向から見た場合のシャッタユニット24の輪郭132の外周にて、シャッタユニット24を挟んでばねユニット108Bと対向する箇所に配置されている。

【0138】

50

ばねユニット108Dは、圧縮コイルばね110Dを有し、ばねユニット108Eは、圧縮コイルばね110Eを有する。圧縮コイルばね110A、110B、110D及び110Eの各位置は、四角形136の各頂点の位置に相当する。四角形136の内側には交点Pが位置している。四角形136の隣接する頂点の間隔は、シャッタユニット24をZ方向から見た場合の交点P中心とした円周方向において90度の間隔である。圧縮コイルばね110D及び110Eは、正面側フレーム52側から交点Pに向かってシャッタユニット24を押圧することでシャッタユニット24を支持している。一例として図9に示すように圧縮コイルばね110A、110B、110D及び110Eが配置されている場合も、上記実施形態と同様の効果を得ることができる。

【0139】

上記実施形態では、圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cの弾性力を交点Pに向けて付与する形態例を挙げて説明したが、本開示の技術はこれに限定されない。例えば、圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cの弾性力を重心Gに向けて付与するようにしてもよい。この場合、一例として図10に示すように、圧縮コイルばね110A、110B（図10に示す例では図示省略）、及び110CのZ方向についての互いの位置が一致し、かつ、圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cの各々の一端部が重心Gに向かい合う箇所に圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cが配置されるようにする。すなわち、圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cの第1方向の各々が重心Gで互いに交差するように圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cが配置されるようにする。

【0140】

図10に示す例では、正面側フレーム52は、延設フレーム138及び140を有する。また、シャッタユニット24は、平板状の立板部142及び144を有する。延設フレーム138は、正面側フレーム52のうちのばねユニット108Cが接している部分がZ方向に延設されたフレームである。立板部142は、シャッタユニット24のうちのばねユニット108Cが接している部分がZ方向に延設された平板状部である。圧縮コイルばね110Cは、重心Gに向けて弾性力が付与されるように、延設フレーム138と立板部142との間に圧縮された状態で配置される。

【0141】

延設フレーム140は、正面側フレーム52のうちのばねユニット108Aが接している部分がZ方向に延設されたフレームである。立板部144は、シャッタユニット24のうちのばねユニット108Aが接している部分がZ方向に延設された平板状部である。圧縮コイルばね110Aは、重心Gに向けて弾性力が付与されるように、延設フレーム140と立板部144との間に圧縮された状態で配置される。図示は省略するが、ばねユニット108Bについても、延設フレーム138（140）及び立板部142（144）と同様の構成の延設フレーム及び立板部が同様の用途で用いられる。

【0142】

従って、本構成によれば、圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cの第1方向の各々が重心Gで互いに交差していない場合に比べ、シャッタユニット24の位置を基準位置に保持し易くし、かつ、先幕44及び後幕46の開閉動作に伴って生じる振動（特に、シャッタユニット24の第2方向の揺れ）を吸収し易くすることができる。

【0143】

また、上記実施形態では、交点Pという1点を例示したが、本開示の技術はこれに限定されず、例えば、点ではなく広がりをも有する特定箇所（以下、単に「広がりをも有する特定箇所」とも称する）であってもよい。広がりをも有する特定箇所は、例えば、三角形130の内側の1箇所であれば、交点Pを含む三次元領域（例えば、XYZ空間内で交点Pを含む領域）又は二次元領域（例えば、XY平面内で交点Pを含む領域）であってもよいし、重心Gを含む三次元領域（例えば、XYZ空間内で重心Gを含む領域）又は二次元領域（例えば、XY平面内で重心Gを含む領域）であってもよい。

【0144】

10

20

30

40

50

また、広がりをもつ特定箇所は、シャッタユニット24の輪郭132の内側の予め定められた範囲146である。範囲146は、三角形130の内側に位置する1箇所である。

【0145】

ところで、デジタルカメラ10の仕様の変更等の理由から、ばねユニット108A、108B及び108Cの位置をずらす必要が生じる可能性がある。このような場合は、圧縮コイルばね110A、110B及び110Cのうちの少なくとも1つの弾性係数が調整される。そして、範囲146は、第1方向の各々が交点P又は重心Gで互いに交差するように圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cが配置された場合(図6、図7及び図10参照)のシャッタユニット24に対する圧縮コイルばね110A、110B及び110Cによる制振性能と同等の制振性能が発揮させる範囲にすればよい。

10

【0146】

従って、本構成(図11に示す例)によれば、圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cの配置が弾性係数の調整が行われることなく変更された場合に比べ、圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cのうちの少なくとも1つの配置が変更されたとしても、第1方向の各々が交点P又は重心Gで互いに交差するように圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cが配置された場合の圧縮コイルばね110A、110B、及び110Cによるシャッタユニット24に対する制振性能と同等の制振性能を実現し、かつ、デジタルカメラ10内の部品のレイアウトの自由度を高めることができる。

【0147】

また、上記実施形態では、摩擦材64、66、68及び70としてスポンジを例示したが、本開示の技術はこれに限定されず、例えば、スポンジ製の部材と共に、又は、スポンジ製の部材に代えて、弾性及び粘性を有する樹脂製の部材を用いてもよい。樹脂製の部材としては、例えば、シリコンゴム製の部材、又は、ウレタンゴム製の部材等が挙げられる。また、摩擦材の個数は幾つであってもよい。また、摩擦材64、66、68及び70のうちの少なくとも1つのシャッタユニット24の前面41に接する面がスポンジよりも摩擦係数が高い素材で形成されていてもよい。

20

【0148】

また、上記実施形態では、圧縮コイルばね110を例示したが、本開示の技術はこれに限定されず、圧縮コイルばね110と共に、又は、圧縮コイルばねに代えて、圧縮コイルばね110以外のばねを適用してもよいし、ゴム製の部材を適用してもよく、弾性及び粘性のうちの少なくとも弾性を有する弾性部材を適用すればよい。

30

【0149】

以上に示した記載内容および図示内容は、本開示の技術に係る部分についての詳細な説明であり、本開示の技術の一例に過ぎない。例えば、上記の構成、機能、作用、および効果に関する説明は、本開示の技術に係る部分の構成、機能、作用、および効果の一例に関する説明である。よって、本開示の技術の主旨を逸脱しない範囲内において、以上に示した記載内容および図示内容に対して、不要な部分を削除したり、新たな要素を追加したり、置き換えたりしてもよいことはいうまでもない。また、錯綜を回避し、本開示の技術に係る部分の理解を容易にするために、以上に示した記載内容および図示内容では、本開示の技術の実施を可能にする上で特に説明を要しない技術常識等に関する説明は省略されている。

40

【0150】

本明細書において、「Aおよび/またはB」は、「AおよびBのうちの少なくとも1つ」と同義である。つまり、「Aおよび/またはB」は、Aだけであってもよいし、Bだけであってもよいし、AおよびBの組み合わせであってもよい、という意味である。また、本明細書において、3つ以上の事柄を「および/または」で結び付けて表現する場合も、「Aおよび/またはB」と同様の考え方が適用される。

【0151】

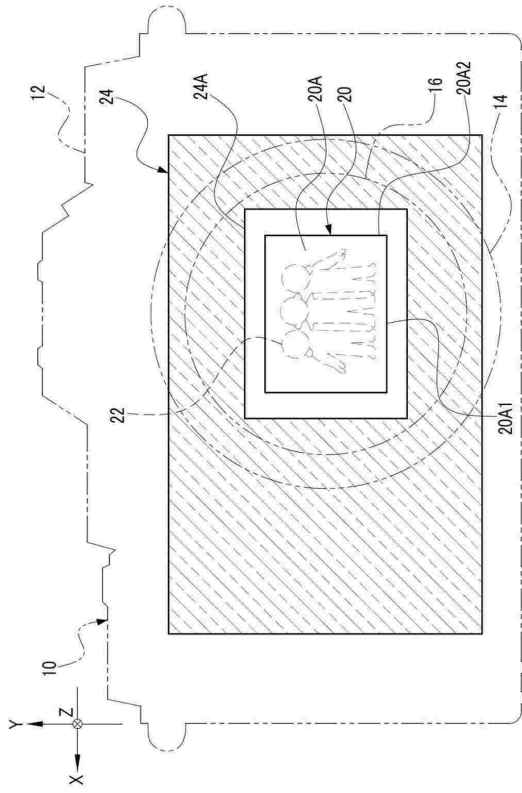
本明細書に記載された全ての文献、特許出願および技術規格は、個々の文献、特許出願および技術規格が参照により取り込まれることが具体的かつ個々に記された場合と同程度

50

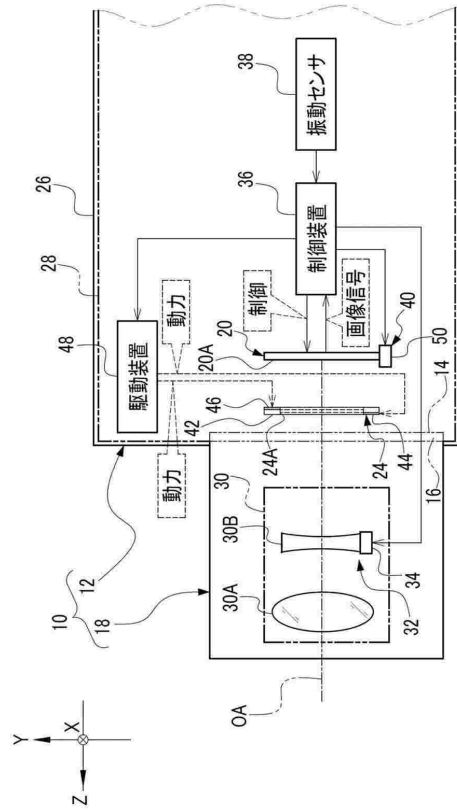
に、本明細書中に参照により取り込まれる。

【図面】

【図 1】



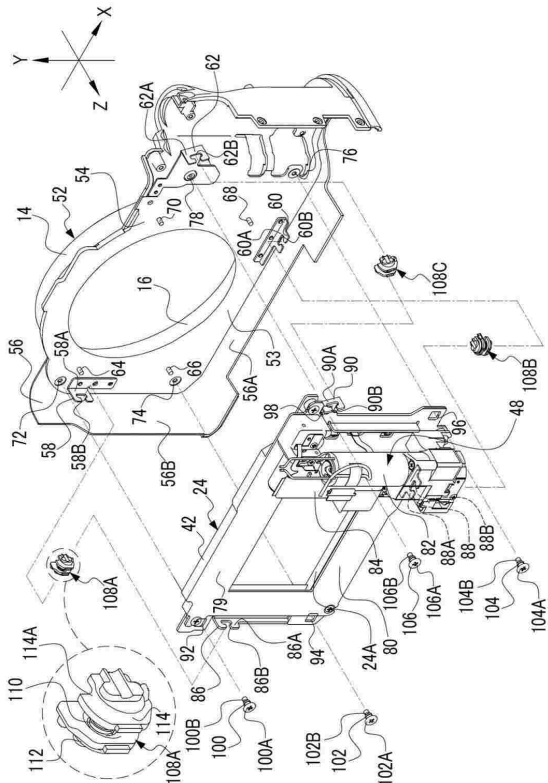
【図 2】



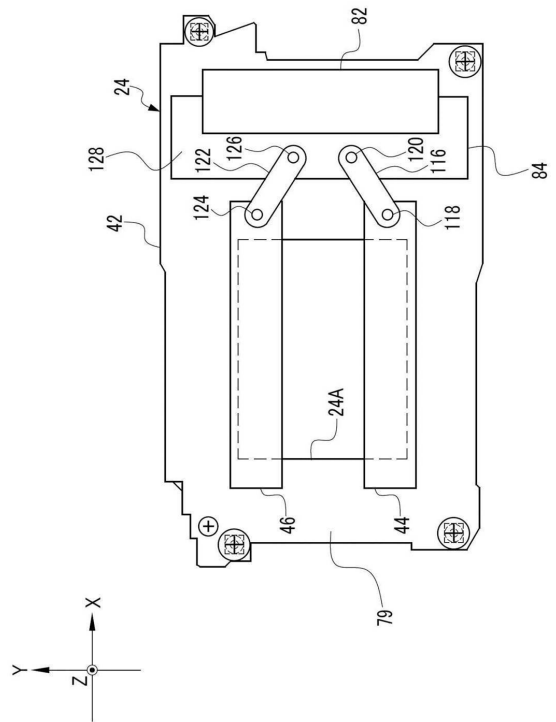
10

20

【図 3】



【図 4】

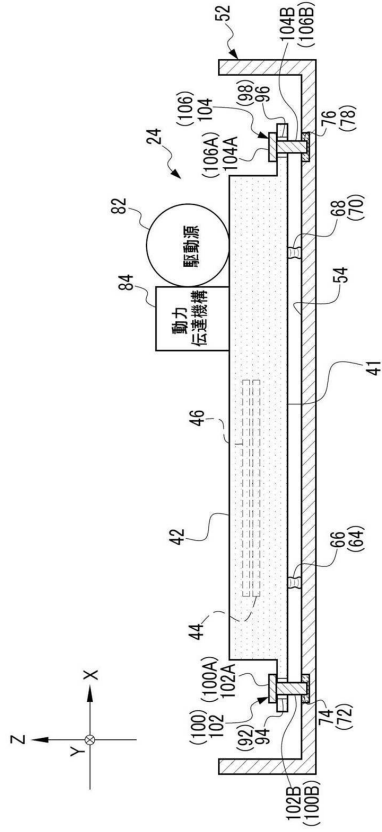


30

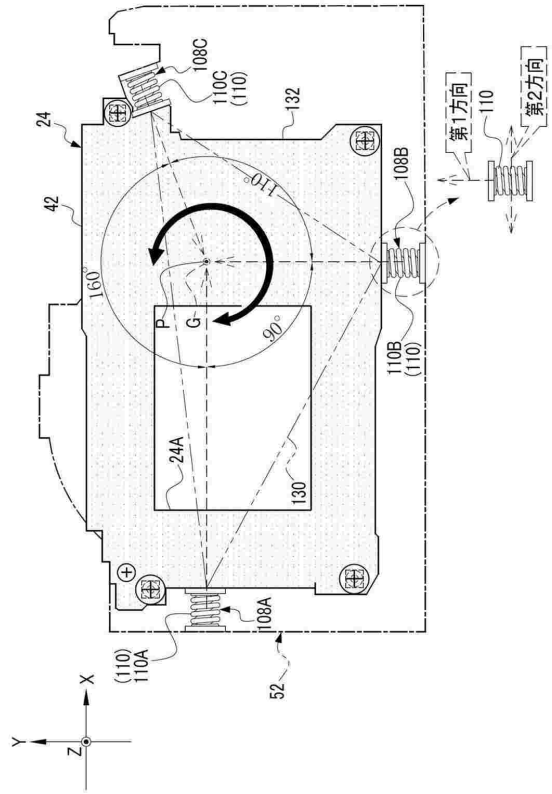
40

50

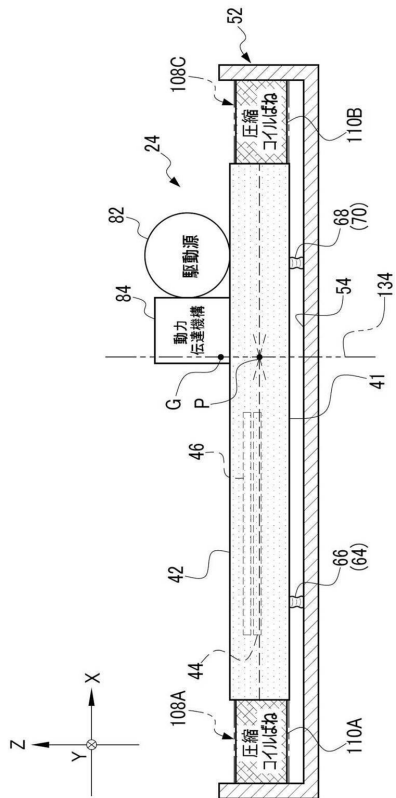
【図5】



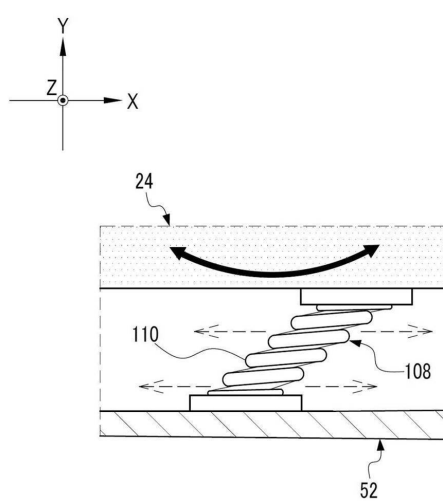
【図6】



【図7】



【図8】



10

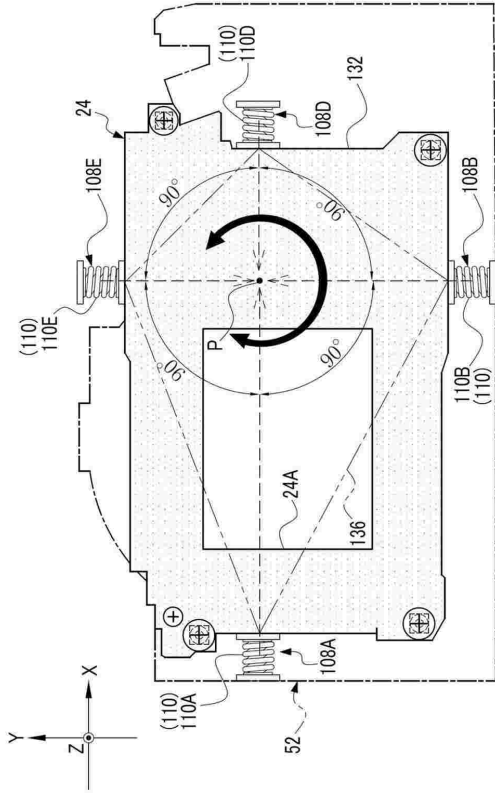
20

30

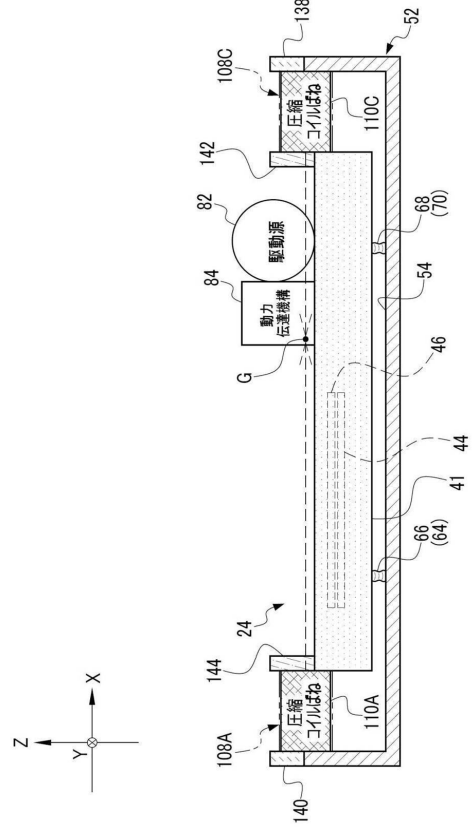
40

50

【図 9】



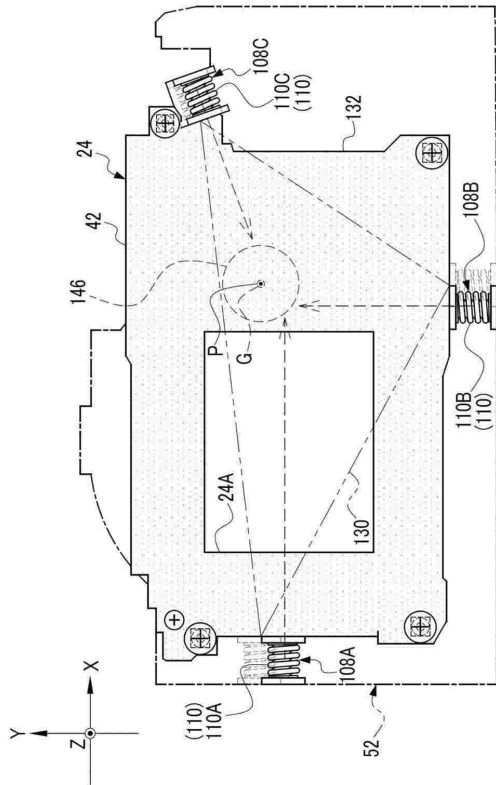
【図 10】



10

20

【図 11】



30

40

50

フロントページの続き

(51)国際特許分類

F I

H 0 4 N 23/50 (2023.01)

H 0 4 N 23/50

(56)参考文献 国際公開第 2 0 2 0 / 0 2 1 9 5 6 (W O , A 1)

(58)調査した分野 (Int.Cl., D B 名)

G 0 3 B 1 7 / 0 2

G 0 3 B 5 / 0 0 - 5 / 0 8

G 0 3 B 9 / 2 8

G 0 3 B 9 / 3 6

H 0 4 N 2 3 / 6 8

H 0 4 N 2 3 / 5 0