

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2014 年 12 月 31 日(31.12.2014)



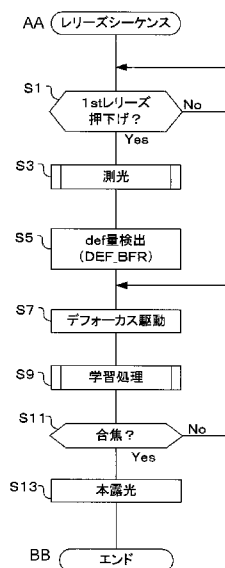
(10) 国際公開番号
WO 2014/208488 A1

- (51) 国際特許分類:
G02B 7/28 (2006.01) *G03B 13/36* (2006.01)
G02B 7/34 (2006.01) *H04N 5/232* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2014/066521
- (22) 国際出願日: 2014 年 6 月 23 日(23.06.2014)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2013-134614 2013 年 6 月 27 日(27.06.2013) JP
- (71) 出願人: オリンパス株式会社(OLYMPUS CORPORATION) [JP/JP]; 〒1510072 東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 菊地 哲央(KIKUCHI Tetsuo); 〒1510072 東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号オリンパス株式会社内 Tokyo (JP). 金田一 剛史(KINDAI-CHI Takeshi); 〒1510072 東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号オリンパス株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 小林 一任(KOBAYASHI Kazutada); 〒1920046 東京都八王子市明神町 2 丁目 2 6 番 4 - 4 0 2 号一任国際特許事務所 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT,

[続葉有]

(54) Title: FOCUS ADJUSTMENT DEVICE, CAMERA SYSTEM, AND FOCUS ADJUSTMENT METHOD

(54) 発明の名称: 焦点調節装置、カメラシステム、及び焦点調節方法



- S1 First release pressed down?
S3 Light metering
S5 Detect defocus amount (DEF_BFR)
S7 Perform defocus-based driving
S9 Learning process
S11 In focus?
S13 Main exposure
AA Release sequence
BB End

(57) Abstract: Provided are a focus adjustment device, a camera system, and a focus adjustment method that can make corrections so as to achieve an accurate conversion coefficient. A two-image spacing value (image phase-difference information) is calculated on the basis of image data from focus-detection pixels in an imaging element (201), a defocus amount y is calculated by a CPU inside a body control unit (203) (S5), a lens drive amount is calculated, and a lens is driven (S7). Thereafter, the conversion coefficient for the calculation of the defocus amount is corrected by a learning algorithm (S9).

(57) 要約: 個々の焦点調節装置において正確な変換係数となるように補正が可能な焦点調節装置、カメラシステム、および焦点調節方法を提供する。撮像素子 201 の焦点検出用画素からの画像データに基づいて、2 像間隔値 (像位相差情報) を算出し、本体制御部 203 内の CPU はデフォーカス量 y を算出し (S5)、レンズ駆動量を算出し、レンズ駆動を行う (S7)。この後、学習アルゴリズムにより、デフォーカス量の算出のための変換係数を補正する (S9)。



NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI 添付公開書類:

(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, — 国際調査報告 (条約第 21 条(3))
MR, NE, SN, TD, TG).

明 細 書

発明の名称： 焦点調節装置、カメラシステム、及び焦点調節方法
技術分野

[0001] 本発明は、位相差 A F 法による焦点調節を行う焦点調節装置、カメラシステム、及び焦点調節方法に関する。

背景技術

[0002] 従来からカメラシステム等における焦点調節として位相差 A F 法が用いられている。この位相差 A F 法では、2 像間隔値（像位相差情報ともいう）を求め、この 2 像間隔値を変換係数（A F 感度ともいう）を用いてデフォーカス量に変換している。この変換係数は、いわゆる像面位相差 A F 法の場合には、撮像素子の固体ばらつきや、撮影レンズの固体ばらつきによって変動する。撮像素子の固体ばらつきはとして、瞳分割用のオンチップマイクロレンズの出来栄えによるばらつきの影響が大きい。また、撮影レンズの固体ばらつきとしては、絞りの開口径の出来栄えばらつきによる影響が大きい。このような変換係数を補正する撮像装置が、特許文献 1 に記載されている。この特許文献 1 においては、時間経過とともに複数回取得した焦点検出画素の画素データを加算して画像データとして 2 像間隔値を求めてデフォーカス量に変換する際に、この時間経過中の撮影レンズの光学的な変化に対応するために変換係数を補正してデフォーカス量を算出することが開示されている。

先行技術文献

特許文献

[0003] 特許文献 1：特開 2012-220925 号公報

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0004] 上述の特許文献 1 には光学系の時間的な変化に関する変換係数を補正することは開示されている。しかしながら、撮像素子や交換レンズの個体ばらつきに起因する変換係数のばらつきを補正することについては開示されていない。

い。変換係数のばらつきを補正するにあたって、撮像素子の個体ばらつきの影響を吸収するために、調整を行うことは可能だが、交換レンズの個体ばらつき分を調整することは、非常に困難である。また、撮像素子の個体ばらつきと交換レンズの個体ばらつきが相互に影響し合うばらつき成分についても調整することは困難である。例えば、図2は、横軸に2像間隔、縦軸にデフォーカス量を取り、 $L1 \sim L3$ は、変換係数曲線であり、撮像素子と交換レンズの個体ばらつきに起因してばらつくものとする。今、2像間隔値が X であった場合の真の変換係数曲線を $L3$ とし、現在、使用している変換係数曲線が $L1$ とすると、デフォーカス量は y となり、真のデフォーカス量 y' よりも小さな値を算出してしまう。この結果、レンズ駆動が不足状態となり、再度、2像間隔値の検出を行い、レンズ駆動（LDともいう）を行う必要がある。

[0005] したがって、レンズ駆動回数が多くなり、AF時間が長くなってしまう。また、AF感度がズレている場合、コンティニユアスAF中や連写AF中のピントズレ量を正確に検出できないため、動体予測性能が劣化してしまう。

[0006] 本発明は、このような事情を鑑みてなされたものであり、個々の焦点調節装置において正確な変換係数となるように補正が可能な焦点調節装置、カメラシステム、および焦点調節方法を提供することを目的とする。

課題を解決するための手段

[0007] 本発明の第1の態様に係る焦点調節装置は、フォーカスレンズを含む撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出する焦点検出部と、上記像位相差情報をデフォーカス量に変換する変換係数を記憶する記憶部と、上記変換係数により上記像位相差情報をデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させて焦点調節を行う焦点調節部と、を具備し、上記焦点調節部は、上記焦点検出部が検出した第1の像位相差情報を上記変換係数によりデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させた後に、上記焦点検出部により第2の像位相差情報を検出させ、上記第2の像位相差情報に基づいて上

記変換係数を補正して上記記憶部に記憶させる。

[0008] 本発明の第2の態様に係るカメラシステムは、撮影光学系を有する交換レンズと、該交換レンズを装着可能なカメラ本体とを有するカメラシステムにおいて、上記交換レンズは、上記撮影光学系に含まれるフォーカスレンズの移動を制御するレンズ制御部と、上記交換レンズに固有の識別情報を記憶するレンズ記憶部と、上記カメラ本体と通信するレンズ通信部と、を有し、上記カメラ本体は、上記撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出する焦点検出部と、上記像位相差情報をデフォーカス量に変換する変換係数を、上記交換レンズの識別情報に対応して記憶する本体記憶部と、上記レンズ通信部を介して上記レンズ記憶部より取得された上記交換レンズの識別情報に基づいて、上記本体記憶部に記憶された変換係数を選択し、変換係数により上記像位相差情報をデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記レンズ制御部により上記フォーカスレンズを移動させて焦点調節を行う焦点調節部と、を具備し、上記焦点調節部は、上記焦点検出部が検出した第1の像位相差情報を上記変換係数によりデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させた後に、上記焦点検出部により第2の像位相差情報を検出させ、上記第2の像位相差情報に基づいて上記変換係数を補正して上記本体記憶部に記憶させる。

[0009] 本発明の第3の態様に係る焦点調節方法は、本発明の第3の態様に係わる焦点調節方法は、フォーカスレンズを含む撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出し、上記像位相差情報をデフォーカス量に変換する変換係数により上記像位相差情報をデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させて焦点調節を行う焦点調節装置の焦点調節方法において、第1の像位相差情報を検出し、上記第1の像位相差情報を上記変換係数によりデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させた後に、第2の像位相差情報を検出し、上記第2の像位相差情報に基づいて上記変換係数を補正する。

発明の効果

[0010] 本発明によれば、個々の焦点調節装置において正確な変換係数となるように補正が可能な焦点調節装置、カメラシステム、および焦点調節方法を提供することができる。

図面の簡単な説明

[0011] [図1]本発明の一実施形態に係るカメラシステムの主として電氣的構成を示すブロック図である。

[図2]本発明の一実施形態に係るカメラシステムにおいて、2像間隔値をデフォーカス量に変換する関係を示すグラフである。

[図3]本発明の一実施形態に係るカメラシステムにおいて、変換係数の過不足の検出を説明する概念図である。

[図4]本発明の一実施形態に係るカメラシステムにおいて、変換係数の過不足の検出の制御を示す図である。

[図5]本発明の一実施形態に係るカメラシステムにおいて、変換係数の過不足の検出を制御するにあたって、レンズ駆動量削減量を考慮する場合の制御を示す図である。

[図6]本発明の一実施形態に係るカメラシステムにおいて、補正量の保存を説明する図である。

[図7]本発明の一実施形態に係るカメラシステムにおいて、変換係数の補正演算を説明する図である。

[図8]本発明の一実施形態に係るカメラシステムの動作を示すフローチャートである。

[図9]本発明の一実施形態に係るカメラシステムの学習処理の動作を示すフローチャートである。

発明を実施するための形態

[0012] 以下、図面に従って本発明を適用したカメラシステムを用いて好ましい実施形態について説明する。図1は、本発明の一実施形態に係るカメラシステムの主として電氣的構成を示すブロック図である。このカメラシステムは、焦点距離を可変な撮影光学系を有する交換レンズ100と、該交換レンズを

着脱可能なカメラ本体 200 を有する。なお、本実施形態においては、交換レンズ 100 とカメラ本体 200 を着脱可能としているが、これに限らず、撮影レンズとカメラ本体が一体に構成されたカメラシステムであってもよい。

[0013] 交換レンズ 100 内には、撮影光学系を構成する撮影レンズ 101 a、101 b（これらの撮影レンズを総称する際には、101 と称す）が配置されている。撮影レンズ 101 は、フォーカスレンズを含む。この撮影レンズ 101 は、レンズ駆動部 103 によって、光軸 O 方向に沿って、それぞれ移動可能である。このレンズ駆動部 103 によって、撮影レンズ 101 a、101 b の位置が変更される。

[0014] 交換レンズ 100 の外周には、ズーム環 111 が回転自在に配置されており、ユーザがズーム環 111 を手動で回転させると、撮影レンズ 101 a、101 b の位置が変更されることによって、焦点距離が変更される。

[0015] レンズ駆動部 103 は、ステッピングモータや DC モータ等のアクチュエータを有し、このアクチュエータによって撮影レンズ 101 a、101 b の位置を移動させる。レンズ駆動部 103 は、レンズ制御部 105 に接続され、このレンズ制御部 105 によってレンズ駆動部 103 が制御される。レンズ制御部 105 は、CPU や ASIC 等の回路を有し、レンズ記憶部 107 に記憶されたプログラムに従って交換レンズ 100 の制御を行う。また、レンズ制御部 105 は、レンズ駆動 103 を介して撮影レンズ 101（撮影光学系）に含まれるフォーカスレンズの移動を制御する。レンズ駆動部 103 は、アクチュエータの駆動量等に基づいてフォーカスレンズ位置を検出し、レンズ制御部 105 に出力する。この交換レンズ 100 の制御にあたっては、通信端子 300 を介してカメラ本体 200 内の本体制御部 203 と通信を行い、カメラ本体 200 からの制御命令に応じた制御を行う。レンズ制御部 105 は、カメラ本体 200 と通信するレンズ通信部としての機能も果たす。

[0016] レンズ記憶部 107 は、不揮発性の書き換え可能なメモリを含み、レンズ

制御部 105 に接続されている。記憶部 107 には、前述の制御用のプログラムの他、交換レンズ 100 の各種調整値が記憶されている。また、レンズ記憶部 107 は、交換レンズ 100 に固有の識別情報を記憶している。

[0017] ズーム位置検出部 109 は、レンズ制御部 105 に接続され、撮影レンズ 101 a、101 b の位置に基づいて、撮影光学系の焦点距離に応じたズーム位置を検出し、レンズ制御部 105 に出力する。レンズ制御部 105 は、この入力したズーム位置をレンズ通信部を介してカメラ本体 200 に送信する。なお、本実施形態においては、レンズ駆動部 103 によってフォーカスレンズ位置を検出しているが、ズーム位置検出部 109 が、フォーカスレンズ位置を検出し、レンズ制御部 105 に出力するようにしてもよい。

[0018] 交換レンズ 100 を装着可能なカメラ本体 200 内には、撮像素子 201、本体制御部 203、焦点検出部 205、本体記憶部 207、ジャイロ 209 が配置されている。撮像素子 201 は、撮影レンズ 101 の光軸 O 上であって、被写体像が形成される位置に配置され、被写体像を光電変換し、画像データを本体制御部 203 に出力する。また、撮像素子 201 は、画素面に撮像用画素の他に、撮影光学系を通過した光束を瞳分割した光束を受光し像位相差情報を検出するための焦点検出用画素が配置されている。

[0019] 焦点検出部 205 は、フォーカスレンズを含む撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出する。具体的には、撮像素子 201 の焦点検出用画素は、撮影光学系を通過した光束を瞳分割した光束を受光し、この光束に基づいて焦点検出信号を出力する。焦点検出部 205 は、撮像素子 201 から焦点検出信号を入力し、像位相差情報（2 像間隔値）を算出し、本体制御部 203 に出力する。

[0020] また、焦点検出部 205 は、像位相差情報の信頼性を示す信頼度を算出する。信頼度としては、画素信号のコントラスト情報が所定値より小さいか否か、2 像の相関値の最小値付近における 2 像の相関値の傾き等を用いて判定する。また、焦点検出部 205 は、撮影光学系の視野内に複数の測距エリアを有し、それぞれの測距エリアに対応する像位相差情報を検出する。

- [0021] 本体記憶部 207 は、書き換え可能な不揮発性メモリを含み、本体制御部 203 に接続され、本体制御部 203 の制御用プログラム、また位相差情報をデフォーカス量に変換する変換係数を、交換レンズ 100 の識別情報に対応して記憶する。
- [0022] ジャイロ 209 は、カメラ本体 200 に加えられた振動等を検出するためのセンサであり、検知信号は本体制御部 203 に出力される。本体制御部 203 は、ジャイロ 209 からの検知信号に基づいてカメラの姿勢が安定しているか否かを判定できる。なお、カメラの姿勢が安定しているか否かを判定できれば、ジャイロに限らず、他のセンサでもよい。
- [0023] 本体制御部 203 は、CPU 等の制御部を有し、本体記憶部 207 に記憶されたプログラムに従ってカメラ本体 200 の制御を行うと共に、レンズ制御部 105 と通信を行って、カメラシステム全体の制御を行う。本体制御部 203 とレンズ制御部 105 は、通信端子 300 を介して、制御コマンドおよびズーム位置等のレンズデータのやり取りを行う。
- [0024] また、本体制御部 203 は、本体記憶部 207 に記憶された変換係数を用いて像位相差情報をデフォーカス量に変換し、このデフォーカス量に基づいて撮影光学系のフォーカスレンズを移動させて焦点調節を行う焦点調節部としての機能を果たす。
- [0025] また、この焦点調節部は、レンズ通信部（レンズ制御部 105 がその機能を果たす）を介してレンズ記憶部 107 より取得された交換レンズ 100 の識別情報に基づいて、本体記憶部 207 に記憶された変換係数を選択し、変換係数により像位相差情報をデフォーカス量に変換し、このデフォーカス量に基づいてレンズ制御部 105 により撮影レンズ 101 内のフォーカスレンズを移動させて焦点調節を行う。また、この焦点調節部は、フォーカスレンズ位置検出部（ズームレンズ位置検出 109 がその機能を果たす）から通信部を介してフォーカスレンズの位置を取得し、フォーカスレンズの位置に基づいて変換係数を補正する。
- [0026] また、この焦点調節部は、焦点検出部 205 が検出した第 1 の像位相差情

報を変換係数によりデフォーカス量に変換し、このデフォーカス量に基づいてフォーカスレンズを移動させた後に、焦点検出部205により第2の像位相差情報を検出させ、第2の像位相差情報に基づいて変換係数を補正して本体記憶部207に記憶させる。すなわち、本実施形態においては、個々のカメラシステムにばらつきがあっても、変換係数が個々の交換レンズ100とカメラ本体200に適した値となるように学習機能を用いて補正している。この学習機能については、図9および図10を用いて後述する。

[0027] 次に、図2ないし図7を用いて、学習による変換係数（AF感度）の補正の仕方について説明する。図2において、横軸は焦点検出部205によって検出される2像間隔値を示し、縦軸は2像間隔値に変換係数を乗算して得られるデフォーカス量を示す。また、折れ曲がり曲線L1～L3は変換係数曲線（AF感度曲線）であり、このうち、一例として変換係数曲線L1は変換係数の下限値であり、変換係数曲線L2は変換係数の中間値であり、変換係数曲線L3は変換係数曲線の上限値であるとする。下限値と上限値は、ばらつきの限界値であり、変換係数曲線L1と変換係数曲線L3は、想定される変換係数の下限値と上限値であり予め工場出荷段階でレンズ記憶部107に記憶しておく。この変換係数曲線L1、L3を用いて、本実施形態においては、学習により、真の変換係数曲線を求める。

[0028] 図2に示す例において、今、焦点検出部205から2像間隔値として x が算出されたとする。また、このカメラシステムにおける真の変換係数は上限値である変換係数曲線L3とし、変換係数の学習にあたって、下限値である変換係数曲線L1から始めるとする。2像間隔値 x の場合、変換係数曲線L1を用いてデフォーカス量を求めると y となり、この場合の真の変換係数L3を用いた場合のデフォーカス量は y' となる。この場合には、デフォーカス量が真の値（ y' ）と比較して小さいことから、フォーカスレンズの駆動量が小さく、駆動不足となる。このため、再度、2像間隔値を求め、これからデフォーカス量、駆動量を求めてレンズ駆動することから、レンズ駆動回数が多くなりAF時間が長くなる。

[0029] このため、本実施形態においては、実使用時におけるデフォーカス量に基づくフォーカスレンズの駆動前後のデフォーカス量検出結果の差分を算出することで、AF感度（変換係数）の過不足を検出し、ばらつきを考慮した真のAF感度（変換係数）を記憶し、以後、記憶されたAF感度を用いてデフォーカス量を使用するようにしている。したがって、本実施形態においては、初めて交換レンズカメラシステムを使用する場合や、今まで使用したことのない交換レンズを装着した場合には、真のAF感度（変換係数）を検出するための時間を要する。しかし、真のAF感度（変換係数）を記憶した後は、迅速にAF制御を行うことが可能となる。

[0030] 次に、図3を用いて、AF感度の過不足の検出について説明する。図3において、横軸のLDP1は駆動前位置を示し、LDP2は駆動前に算出した合焦位置（感度不足の場合）を示し、LDP3は真の合焦位置（ $def=0$ ）を示し、LDP4は駆動前に算出した合焦位置（感度過多の場合）を示す。

[0031] したがって、駆動前に算出した合焦位置が感度不足の場合には、算出したデフォーカス量は $DEF_BFR(1)$ であり、このデフォーカス量に基づいてフォーカスレンズ101を駆動すると真の合焦位置LDP3より手前のLDP2の位置に駆動される。真の合焦位置LDP3とのデフォーカスずれ量、すなわち学習によって補正したいデフォーカス量は $DEF_AFT(1)$ となる。

[0032] また、駆動前に算出した合焦位置が感度過多の場合には、算出したデフォーカス量は $DEF_BFR(2)$ であり、このデフォーカス量に基づいてフォーカスレンズ101を駆動すると真の合焦位置LDP3を通り過ぎたLDP4の位置に駆動される。真の合焦位置LDP3とのデフォーカスずれ量、すなわち学習によって補正したいデフォーカス量は $DEF_AFT(2)$ となる。

[0033] 本実施形態においては、感度の過不足に起因する DEF_BFR の真の合焦位置からのズレ量を学習によって補正するようにしている。

[0034] 次に、図4を用いて、複数のAFエリア(測距エリア)を設けた場合の変換係数の学習について説明する。通常、測距にあたっては、撮像面を複数のAFエリアに分け、いずれかAFエリアを選択し、このAFエリアからの焦点情報に基づいてフォーカスレンズ101のピント合わせを行う。しかし、選択しなかったAFエリアからも焦点検出用画素からの画像データに基づいて焦点情報を取得することができることから、本実施形態においては、デフォーカス量を検出できた全てのAFエリアに対して、変換係数の学習を行うようにしている。

[0035] 選択されたAFエリアに対しては、フォーカスレンズ101を合焦位置に駆動されるが、選択されなかったAFエリアでは、フォーカスレンズ101の駆動後に合焦位置に近づくとは限らない。図4の例は、駆動後に合焦位置から離れたAFエリアの場合を示す。

[0036] 図4において、位置LDP1は駆動前の位置を示し、位置LDP3は駆動後位置であり、選択されたAFエリアの合焦位置に対応する位置である。LD1はレンズ駆動量であり、図4ではデフォーカス量に換算した量で示している。位置LDP5は選択されたAFエリア以外の別のAFエリアの真の合焦位置である。DEF__BFR(3)は、フォーカスレンズ101のフォーカスレンズの駆動前(位置LDP1にある時)に測距したときのデフォーカス量である。また、DEF__AFT(3)は、フォーカスレンズが位置LDP3に駆動された後に、測距したときのデフォーカス量である。デフォーカス量DEF__COR(3)は、真の合焦位置とのデフォーカスずれ量である。本実施形態においては、このデフォーカスずれ量を学習によって補正する。

[0037] 補正したい量(DEF__COR(3))は、下記(1)式から求めることができる。

$$\begin{aligned} \text{補正したい量} &= \text{DEF_AFT} - (\text{DEF_BFR} - \text{レンズ駆動量}) \\ &\cdots (1) \end{aligned}$$

[0038] なお、図3においては、DEF__BFR - レンズ駆動量 = 0であることが

ら、補正したい量＝ DEF_AFT として表わすことができる。ここで、以下に示すように、補正したい量の符号の加工を行う。感度不足の場合、補正したい量が正になるように処理するため、レンズ駆動量 $LD1 < 0$ （図4にて右から左へレンズ駆動する）の場合は、補正したい量（ $DEF_COR(3)$ ）の符号を逆転させる。

[0039] 次に、図5を用いて、交換レンズ側でレンズ駆動量を修正した場合の変換係数補正について説明する。合焦位置にフォーカスレンズを移動させるためのレンズ駆動量は、選択されたAFエリアにおけるデフォーカス量 DEF_BEF に基づいて算出する。しかし、バックラッシュの大きい交換レンズにおいては、ヒス取り駆動量が多く、交換レンズ側で駆動量を削減する場合がある。なお、ヒス取り駆動は、一方向に駆動した後、逆方向に駆動する場合には、バックラッシュ分の駆動を補正するための駆動をいう。

[0040] この交換レンズ側で駆動量を削減するのは、以下の理由による。すなわち、カメラ本体側で算出されたデフォーカス量に基づくレンズ駆動量でレンズを移動させると、合焦位置を通り過ぎてしまい（オーバランの発生）、次のレンズ駆動の際には、逆方向にレンズ駆動しなければならない。この場合、ヒス取り駆動を行わなければならない、合焦位置に達するまでのAF時間が余計にかかってしまう。そこで、ヒス取り駆動を行わなくても済むように、交換レンズ側で、本体側から送信されてきたデフォーカス量に基づいてレンズ駆動量を算出する際に、駆動量を小さくするようにし、合焦点の手前で停止するようにしている。すなわち、交換レンズ側で駆動量を削減し、ヒス取り駆動を行わないで済むようにしている。

[0041] このように、交換レンズ側でヒス取り駆動を防止するために、レンズ駆動量を削減している。しかし、交換レンズ側で行ったレンズ駆動量の削減量をカメラ本体側にフィードバックがなされないまま、変換係数の学習を行うと、結局、レンズ駆動のオーバランが発生してしまう。そこで、本実施形態においては、交換レンズ側で、手前に駆動する制御を行う場合には、駆動削減量をカメラ本体側に送信するようにする。

[0042] 図5に、レンズ駆動削減量をカメラ本体側に送信する場合のデフォーカス量を示す。図5において、位置LDP1は駆動前の位置を示し、この位置LDP1において焦点検出部205によって算出された2像間隔値に基づくデフォーカス量がDEF__BFR(3')である。しかし、前述したように、レンズ鏡筒側では、ヒス取り駆動を防止するために、レンズ駆動量を削減しており、LD2はこのレンズ駆動削減量に相当する。したがって、選択されたAFに対して合焦となるように、フォーカスレンズは位置LDP1からレンズ駆動量LD1だけ駆動され、位置LDP3に移動する。

[0043] 図5において、位置LDP5は選択されたAFエリア以外の別のAFエリアの真の合焦位置である。DEF__BFR(3)は、フォーカスレンズの駆動前(位置LDP1にある時)に測距したときのデフォーカス量である。また、DEF__AFT(3)は、フォーカスレンズが位置LDP3に駆動された後に、測距したときのデフォーカス量である。デフォーカス量DEF__COR(3)は、真の合焦位置とのデフォーカスずれ量である。

[0044] このように、図5に示す場合には、レンズ駆動量LD1は、下記(2)式で算出される。

$$\text{レンズ駆動量LD1} = \text{選択AFエリアのDEF_BFR(3')} - \text{レンズ駆動削減量LD2} \quad \dots (2)$$

[0045] また、補正したい量(DEF__COR(3))は、下記(3)式で算出される。

$$\begin{aligned} \text{補正したい量} &= \text{DEF_AFT(3)} - (\text{DEF_BFR(3)} - (\text{選択AFエリアのDEF_BFR(3')} - \text{レンズ駆動削減量LD2})) \quad \dots \\ &(3) \end{aligned}$$

ここで、以下に示すように、補正したい量の符号の加工を行う。感度不足の場合、補正したい量が正になるように処理するため、レンズ駆動量LD1 < 0(図5にて右から左へレンズ駆動する)の場合は、補正したい量(DEF__COR(3))の符号を逆転させる。

[0046] 次に、補正量の算出について説明する。まず、デフォーカス量は、AF感

度（変換係数）と補正量を用いて、下記（４）式で算出される。

$$\text{デフォーカス量} = 2 \text{ 像間隔値} \times \text{A F 感度値（設計値）} \times (100\% - \text{補正量}) / 100\% \quad \cdots (4)$$

ここで、２像間隔値は焦点検出部２０５によって算出される位相差情報であり、またＡＦ感度値は本体記憶部２０７に記憶されている設計値である。補正量は、学習によって、最適な値を求める。

[0047] 補正量は、学習する際に、初期値として−２０％としておき、レンズ駆動が行き過ぎないようにする。学習が進むにつれ、補正量を更新し、レンズ駆動を１回で完了するようにする。

[0048] また、上述した補正したい量が、「上限値＞|補正したい量|＞下限値」の場合には、補正量の更新を行う。すなわち、補正量の更新は、異常に誤差量が大きくなく、かつ、真の値に近い場合を除いて行うことにする。補正量の更新は、学習期間において、デフォーカス量を算出するたびに行い、その時の補正したい量に応じて、下記のような補正量とする。

「補正したい量＞０」のとき、補正量＋＝２％

「補正したい量＜０」のとき、補正量－＝２％

[0049] したがって、補正したい量、すなわち、図３に示す例では、DEF__AFT（２）、図４及び図５に示す例では、DEF__COR（３）が０より大きい場合には、デフォーカス量を算出した際に、＋２％または－２％ずつ、（４）式における補正量の値を更新していく。これによって、ＡＦ感度値（変換係数）に乗算する補正量が更新され、次第に真の合焦位置に駆動することが可能となる。なお、２％は例示的な数字であり、これよりも大きくても小さくてもよい。

[0050] なお、上述の補正量は、焦点検出の信頼度に応じて変更するようにしてもよい。例えば、DEF__AFTの検出時の測距エリア内の像のコントラスト量≧所定の閾値、かつDEF__AFTの検出時の２像の相関値が最小値付近の相関値の傾き≧所定の閾値の時には、信頼度が高いとみなして補正量＋４％、－４％としてもよい。なお、４％は例示的な数字であり、上述の２％を考

慮して、これよりも大きくても小さくてもよい。

[0051] 上述の学習の結果によって取得した補正量は、レンズ種別毎に、カメラ本体200内の本体記憶部207に記憶する。また、補正量は、ズーム状態およびフォーカスレンズ位置によって異なり、これらの値に応じて個別に保持する。

[0052] 図5を用いて、ズーム状態に応じて補正量を求め、この補正量を保持することについて説明する。本実施形態においては、撮影レンズ101の焦点距離に応じて、ZMAREA[0]，ZMAREA[1]，ZMAREA[2]，ZMAREA[3]，・・・の8領域に分けている。現在の焦点距離（ズーム位置 $zmenc$ ）が領域ZMAREA[2]に属しているとする。ズーム状態に応じて、現在のズーム位置 $zmenc$ を含むズーム領域ZMAREA[2]は2%ずつ更新し、またこの領域に隣接するズーム領域ZMAREA[1]とZMAREA[3]については、1%ずつ更新する。

[0053] また、補正量は、フォーカスレンズ位置やデフォーカス領域に応じて異なることから、同様に、これらの領域毎に補正量を保持する。したがって、補正量は、レンズ種別毎、ズーム領域毎、フォーカスレンズ位置毎、デフォーカス領域毎に、それぞれ補正量を学習によって求め、テーブル形式で本体記憶部207に保持する。例えば、レンズの種別が20種類、ズーム領域が20領域、フォーカスレンズ位置が20箇所、デフォーカス領域が20箇所あると、 $20 \times 20 \times 20 \times 20 = 16000$ 通りの補正量となる。

[0054] また、AF感度（変換係数）の補正量は、上述したようにテーブル形式で本体記憶部207に記憶するが、ズーム領域（ZMAREA[]）毎に保持する補正量を用いて、ズーム位置検出部109によって検出された現在ズーム値（現 $zmenc$ 値）に応じた補正量を、直線補間により算出する。図7に示す現 $zmenc$ 値における補正量は、下記（5）式から算出する。

$$\text{補正量} = (\text{learn_result}[3] - \text{learn_result}[2]) \times (zmenc - \text{ZMAREA}[2]) \\ \div (\text{ZMAREA}[3] - \text{ZMAREA}[2]) + \text{learn_result}[2] \quad \cdots (5)$$

ここで、 $\text{learn_result}[]$ は、各ズーム領域ZMAREA[

」において学習で取得した、または学習する前の記憶された補正量である。

[0055] 次に、図8および図9に示すフローチャートを用いて、本実施形態における主として学習の動作について説明する。図8および図9に示すフローチャートは本体制御部203内のCPUがカメラ本体200内および交換レンズ100内の各部を制御することにより実行する。

[0056] 図8に示すフローに入ると、まず、1stリリースの押下げがなされたか否かを判定する(S1)。ここでは、図示しないリリース釦の半押し操作によって連動する1stリリーススイッチの操作状態が本体制御部203に入力され、判定される。

[0057] ステップS1における判定の結果、1stリリース押下げがなされた場合には、次に、測光を行う(S3)。ここでは、撮像素子201から読み出した画像データに基づいて、被写体の輝度を測定し、ライブビュー表示のための露出制御値等を算出する。

[0058] ステップS3において測光を行うと、次に、デフォーカス量(DEF量)(DEF__BFR)の検出を行う(S5)。ここでは、ステップS3において撮像素子201から読み出した画像データの中に含まれる焦点検出用画素からの画像データを用いて、焦点検出部205が像位相差情報(2像間隔値)を算出し、本体制御部203に出力する。本体制御部203は、入力した像位相差情報(2像間隔値)と変換係数(AF感度値)を用いて、デフォーカス量(DEF量)を算出する。

[0059] また、ステップS5において算出されるデフォーカス量は、前述した図3においては、DEF__BFR(1)、またはDEF__BFR(2)に相当し、前述した図4においては、DEF__BFR(3)に相当し、前述した図5においては、DEF__BFR(3)およびDEF__BFR(3')に相当する。

[0060] ステップS5においてデフォーカス量を検出すると、デフォーカス駆動(デフォーカス量に基づくフォーカスレンズ駆動)を行う(S7)。ここでは、本体制御部203は、算出したデフォーカス量を、通信部300を介して

レンズ制御部 105 に送信し、レンズ制御部 105 は入力したデフォーカス量に基づいて、駆動量を算出しレンズ駆動部 103 によって撮影レンズ 101 を合焦点に向けデフォーカス駆動を行う。

[0061] ステップ S7 においてデフォーカス駆動を行うと、次に、学習処理を行う (S9)。ここでは、図 2 ないし図 5 を用いて説明した変換係数 (AF 感度) を個々のカメラシステムに最適にするための学習を行う。すなわち、再度、焦点検出部 205 は像位相差情報 (2 像間隔値) を算出し、この像位相差情報から補正したい量を求め、これから (4) 式に示した補正量を学習によって、個々のカメラシステムに相応しい量を求め、この求めた補正量を本体記憶部 207 に記憶する。変換係数 (AF 感度) は、予め本体記憶部 207 に記憶されているが、実質的な変換係数 (AF 感度) は補正量によって補正された値である。この学習処理の詳しい動作については、図 9 を用いて後述する。

[0062] なお、ステップ S9 の学習処理において補正量の学習を行うが、この際に算出されるデフォーカス量は、前述した図 3 においては、DEF_AFT (1)、DEF_AFT (2) に相当し、前述した図 4 においては、DEF_AFT (3) に相当し、前述した図 5 においては、DEF_AFT (3) に相当する。

[0063] 学習処理を行うと、合焦か否かを判定する (S11)。ここでは、ステップ S7 におけるデフォーカス駆動後に、再度、焦点検出部 205 によって焦点検出を行い、算出された像位相差情報 (2 像間隔値) に基づいて合焦か否かを判定する。この判定の結果、合焦でなかった場合には、ステップ S7 に戻り、デフォーカス駆動、学習処理を行う。デフォーカス駆動を行う毎に補正量の学習を繰り返すことにより、最終的には個々のカメラシステムに最適な補正量が求まる。

[0064] なお、デフォーカス駆動を行い、学習処理を行う際には、図 5 を用いて前述したように、交換レンズ 100 からカメラ本体 200 に対して削減量を送信し、この削減量に基づく補正も行うようにしている。すなわち、本体制御

部203は、デフォーカス量を通信端子300を介してレンズ制御部105に送信し、レンズ制御部105は、受信したデフォーカス量に応じて、フォーカスレンズの移動量を算出してフォーカスレンズを移動させ、このときの移動量に関する情報（移動量から所定量だけ減少させた削減量を含む）を、本体制御部203に送信し、この移動量に関する情報を用いて変換係数を補正している。

[0065] ステップS11における判定の結果、合焦であった場合には、本露光を行う（S13）。ここでは、レリーズ釦の全押し（2ndレリーズ押下げ）がなされた際に、撮像素子201からの画像データを記録用の画像処理を行い、カメラ本体200内の記録媒体（不図示）に記録する。本露光が終わると、本シーケンスを終了する。

[0066] このように、本実施形態におけるレリーズシーケンスにおいては、撮像素子201からの画像データを用いて第1の像位相差情報を算出し（S5）、この像位相差情報を用いてデフォーカス量に変換し、デフォーカス駆動を行っている（S7）。このデフォーカス駆動後、焦点検出部より第2の像位相差情報を検出し、この第2の像位相差情報に基づいてデフォーカス量に変換するための変換係数を学習によって補正し、記憶するようにしている（S9）。変換係数を学習によって補正すると、第2の像位相差情報を第1の像位相差情報に置き換え、再度、焦点検出部より第2の像位相差情報を検出し、上述の学習を繰り返す。これによって、個々のカメラシステムにおいて正確な変換係数となるように補正が可能となる。

[0067] なお、ステップS9における変換係数の学習処理は、カメラシステムの工場出荷時や、カメラ本体200に新たな交換レンズ100が装着された場合にのみ行えば十分な場合が多いことから、これらの特別な場合に行い、変換係数が正しく補正された後にはこれを検出し通常のカメラ動作においては、省略してもよい。

[0068] 次に、ステップS9における学習処理について、図9に示すフローチャートを用いて説明する。このフローに入ると、まず、カメラの姿勢が安定して

いるか否かを判定する（S 2 1）。ここでは、ジャイロ 2 0 9 からの検知信号に基づいて、本体制御部 2 0 3 はカメラの姿勢が安定している否かを判定する。カメラの姿勢が安定しているか否かを判定するのは、姿勢が安定していない状態では、像位相差情報を安定して検出することができないからである。この判定の結果、カメラの姿勢が安定していない場合には、学習処理のフローを終了して元のフローに戻る。

[0069] ステップ S 2 1 における判定の結果、カメラの姿勢が安定している場合には、次に、シングル A F（S－A F）か否かを判定する（S 2 3）。S－A F は、撮影レンズ 1 0 1 が合焦状態になると、自動焦点調節を終了する A F モードをいう。また、コンティニユアス A F（C－A F）は、撮影レンズ 1 0 1 が合焦状態になっても、例えば移動する被写体に追従させて合焦状態を継続するように、自動焦点調節を継続する A F モードをいう。

[0070] ステップ S 2 3 における判定の結果、S－A F でなかった場合には、C－A F モード等の場合であり、この場合には、次に、被写体移動速度が 0.2 mm/sec より小さいか否かを判定する（S 2 5）。C－A F モード等の場合には、連続的に被写体を追跡可能であることから、被写体の移動速度を検出できることから、このステップでは、被写体速度が所定速度よりも遅いか否かを判定できる。被写体の移動速度を検出しているのは、被写体の移動速度が速い場合には、像位相差情報を安定して検出することができないからである。この判定の結果、被写体速度が 0.2 mm/sec よりも速かった場合には、学習処理のフローを終了し、元のフローに戻る。なお、本実施形態においては、所定速度として、 0.2 mm/sec としたが、像位相差情報を検出するに十分であれば、この値に限らない。

[0071] ステップ S 2 3 における判定の結果、S－A F であった場合、またはステップ S 2 5 における判定の結果、被写体移動速度が 0.2 mm/sec よりも遅かった場合には、次に、デフォーカス量を検出する（S 2 7）。ここでは、ステップ S 7 におけるデフォーカス駆動後に撮像素子 2 0 1 から読み出した画像データの中に含まれる焦点検出用画素からの画像データを用いて、

焦点検出部 205 が像位相差情報（2 像間隔値）を算出し、本体制御部 203 に出力する。本体制御部 203 は、入力した像位相差情報に本体記憶部 207 に記憶されている変換係数を用いてデフォーカス量を算出する。

[0072] ステップ S 27 においてデフォーカス量を算出すると、次に、AF エリア数分のループを S 29 から S 37 において行う。本実施形態においては、撮像素子 201 の撮像面に配置された焦点検出用画素は、複数の AF エリアにグループ分けされている。また、図 4 を用いて説明したように、選択しなかった AF エリアからも焦点情報を取得し、デフォーカス量を検出できた全ての AF エリアに対して、変換係数の学習を行うようにしている。したがって、ステップ S 29 から S 37 において、AF エリアを順次選択して、学習を行い、最終的には全 AF エリアについて変換係数の学習を行う。

[0073] ステップ S 31 における判定の結果、学習の対象として選択された AF エリアについて、デフォーカス検出結果に信頼性があるか否かを判定する（S 31）。デフォーカス量の信頼度としては、例えば、画素信号のコントラスト情報が所定値より小さいか否か、2 像の相関値の最小値付近における相関値の傾き等を用いて判定する。

[0074] ステップ S 31 における判定の結果、デフォーカス検出結果に信頼性がない場合には、ステップ S 37 に進み、学習の対象として選択する AF エリアを次に進めて、ステップ S 31 に戻る。

[0075] ステップ S 31 における判定の結果、デフォーカス検出結果に信頼性がある場合には、次に、ステップ S 33 において補正量の算出を行う（S 33）。ここでは、学習の対象として選択された AF エリアについて、ステップ S 27 において検出した像位相差情報（2 像間隔値）を算出し、この像位相差情報から補正したい量を求め、これから（4）式に示した補正量を学習し、個々のカメラシステムに相応しい補正量を求める。

[0076] 補正量の算出を行うと、次に、学習結果の保存を行う（S 35）。ここでは、ステップ S 33 において算出を行った AF エリアと、その AF エリアについて求めた補正量を本体記憶部 207 に記憶する。ステップ S 29～S 3

7を繰り返すことにより、AFエリア毎に補正量が記憶され、また補正された変換係数が記憶される。全てのAFエリアについて、ステップS29～S37を繰り返すと、学習処理のフローを終了し、元のフローに戻る。

[0077] このように、学習処理のフローにおいては、図3～図8および(1)～(5)式を用いて説明したような補正処理を行うことにより、変換係数を補正している(S33)。また、像位相差量の信頼度を算出し、この信頼度に基づいて変換係数を補正するようにしている(S31)。焦点調節部として機能する本体制御部203は、算出された像位相差量の信頼度に基づいて変換係数を補正している(S31)。

[0078] また、焦点調節部として機能する本体制御部203は、複数の測距エリア(AFエリア)に対応する像位相差情報に基づいて複数の測距エリアに対応する複数の変換係数を補正している(S29～S37)。さらに、図5においても説明したように、学習の際に、撮影光学系の焦点距離に基づいて、変換係数を補正している。さらに、撮影レンズ101のフォーカスレンズの位置に基づいて変換係数を補正している。

[0079] 以上説明したように、本発明の一実施形態においては、フォーカスレンズを含む撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出し(図8のS5)、この像位相差情報をデフォーカス量に変換する変換係数により像位相差情報をデフォーカス量に変換し(S5)、このデフォーカス量に基づいてフォーカスレンズを移動させて焦点調節を行っている(S7)。そして、第1の像位相差情報を検出し(S5)、第1の像位相差情報を変換係数によりデフォーカス量に変換し(S5)、このデフォーカス量に基づいてフォーカスレンズを移動させた(S7)後に、第2の像位相差情報を検出し(図9のS27)、第2の像位相差情報に基づいて変換係数を補正する(S33)。このため、個々の焦点調節装置においてばらつきが有る場合であっても、学習により正確な変換係数となるように補正することが可能である。

[0080] また、本発明の一実施形態においては、撮影レンズ101を通過した光束を撮像して画像信号を出力するとともに、光束を瞳分割した光束を受光する

焦点検出画素を有する撮像素子201を有し、焦点検出部205は、撮像素子201が出力する焦点検出画素の出力に基づいて像位相差情報を検出している。すなわち、撮像素子201自体が焦点検出用画素を有していることから、瞳分割用の特別な光学系を配置する必要がなく、カメラを小型化することができる。

[0081] また、本発明の一実施形態においては、焦点検出部203は、像位相差情報の信頼性を示す信頼度を算出し（図9のS31）、焦点調節部として機能する本体制御部203は、この信頼度に基づいて変換係数を補正している。すなわち、信頼性がある場合のみ学習により変換係数の補正を行っている。このため、信頼度の高い変換係数を求めることができる。

[0082] また、本発明の一実施形態においては、焦点検出部205は、撮影光学系の視野内に複数の測距エリアを有し、それぞれの測距エリアに対応する像位相差情報を検出し、焦点調節部として機能する本体制御部203は、複数の測距エリアに対応する像位相差情報に基づいて複数の測距エリアに対応する複数の変換係数を補正する（図9のS29～S37）。デフォーカス量を検出するたびに、複数の測距エリアに対応する複数の変換係数を補正することから、複数の変換係数を短時間で補正することが可能となる。

[0083] また、本発明の一実施形態においては、撮影光学系は、焦点距離を可変な光学系であり、撮影光学系の焦点距離を検出するズーム位置検出部109（焦点距離検出部）を有し、焦点調節部205は、撮影光学系の焦点距離に基づいて変換係数を補正している。このため、交換レンズがズームレンズであっても、個々のばらつきに対応して正確な変換係数となるように補正することが可能である。

[0084] また、本発明の一実施形態においては、焦点調節部として機能する本体制御部203は、フォーカスレンズの位置に基づいて変換係数を補正する。このため、フォーカスレンズの位置に応じて変換係数が異なる場合であっても、個々のばらつきに対応して正確な変換係数となるように補正することが可能である。

[0085] また、本発明の一実施形態においては、焦点調節として機能する本体制御部203は、デフォーカス量を、レンズ通信部を介してレンズ制御部105に送信し、レンズ制御部105は、本体制御部203から送信されたデフォーカス量に応じて、フォーカスレンズの移動量を算出してフォーカスレンズを移動させ、移動量に関連する情報を、レンズ通信部を介してカメラ本体部203へ送信し、カメラ本体部203は、移動量に関連する情報に基づいて変換係数を補正している（図5参照）。このように、レンズ制御部103におけるフォーカスレンズの移動量を考慮して変換係数を補正していることから、本体制御部203において算出されたデフォーカス量と1対1に対応しないレンズ駆動量となる場合であっても、個々のばらつきに対応して正確な変換係数となるように補正することが可能である。

[0086] また、本発明の一実施形態においては、レンズ制御部103は、本体制御部203から送信されたデフォーカス量に応じてフォーカスレンズの移動量を算出し、移動量を所定量だけ減少させてフォーカスレンズを移動させ、減少させた移動量をレンズ通信部を介して本体制御部203へ送信し、本体制御部203は、減少させた移動量に基づいて変換係数を補正する（図5参照）。このように、レンズ制御部103において減少させたフォーカスレンズの移動量を考慮して変換係数を補正していることから、本体制御部203において算出されたデフォーカス量と1対1に対応しないレンズ駆動量となる場合であっても、個々のばらつきに対応して正確な変換係数となるように補正することが可能である。

[0087] なお、本発明の一実施形態においては、像位相差情報を取得するために、撮像素子201に配置した焦点検出用画素の出力を用いていた。しかし、これに限らず、ハーフミラー等によって光束を分割し、この分割光束を瞳分割して光束を受光するようにしてもよい。

[0088] また、本発明の一実施形態においては、カメラ本体200に着脱自在な交換レンズ100からなるカメラシステムについて説明したが、これに限らず、撮影レンズ100がカメラ本体200に固定されているレンズ一体タイプ

のカメラシステムにも本発明を適用することができる。

[0089] また、本実施形態においては、撮影のための機器として、デジタルカメラを用いて説明したが、カメラとしては、デジタル一眼レフカメラでもコンパクトデジタルカメラでもよく、ビデオカメラ、ムービーカメラのような動画用のカメラでもよく、さらに、携帯電話、スマートフォンや携帯情報端末（PDA：Personal Digital Assist）、ゲーム機器等に内蔵されるカメラでも構わない。いずれにしても、像位相差情報に基づいて光学レンズの焦点調節を行う機器であれば、本発明を適用することができる。

[0090] また、本明細書において説明した技術のうち、主にフローチャートで説明した制御に関しては、プログラムで設定可能であることが多く、記録媒体や記録部に収められる場合もある。この記録媒体、記録部への記録の仕方は、製品出荷時に記録してもよく、配布された記録媒体を利用してもよく、インターネットを介してダウンロードしたものでもよい。

[0091] また、特許請求の範囲、明細書、および図面中の動作フローに関して、便宜上「まず」、「次に」等の順番を表現する言葉を用いて説明したとしても、特に説明していない箇所では、この順で実施することが必須であることを意味するものではない。

[0092] 本発明は、上記実施形態にそのまま限定されるものではなく、実施段階ではその要旨を逸脱しない範囲で構成要素を変形して具体化できる。また、上記実施形態に開示されている複数の構成要素の適宜な組み合わせにより、種々の発明を形成できる。例えば、実施形態に示される全構成要素の幾つかの構成要素を削除してもよい。さらに、異なる実施形態にわたる構成要素を適宜組み合わせてもよい。

符号の説明

[0093] 100・・・交換レンズ、101a、101b、101・・・撮影レンズ、103・・・レンズ駆動部、105・・・レンズ制御部、107・・・レンズ記憶部、109・・・ズーム位置検出部、111・・・ズーム環、200・・・カメラ本体、201・・・撮像素子、203・・・本体制御部、20

5 . . . 焦点検出部、207 . . . 本体記憶部、209 . . . ジャイロ、3
00 . . . 通信端子

請求の範囲

- [請求項1] フォーカスレンズを含む撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出する焦点検出部と、
- 上記像位相差情報をデフォーカス量に変換する変換係数を記憶する記憶部と、
- 上記変換係数により上記像位相差情報をデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させて焦点調節を行う焦点調節部と、
- を具備し、
- 上記焦点調節部は、上記焦点検出部が検出した第1の像位相差情報を上記変換係数によりデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させた後に、上記焦点検出部により第2の像位相差情報を検出させ、上記第2の像位相差情報に基づいて上記変換係数を補正して上記記憶部に記憶させることを特徴とする焦点調節装置。
- [請求項2] 上記撮影光学系を通過した光束を撮像して画像信号を出力するとともに、上記光束を瞳分割した光束を受光する焦点検出画素を有する撮像素子を具備し、
- 上記焦点検出部は、上記撮像素子が出力する焦点検出画素の出力に基づいて像位相差情報を検出する、
- ことを特徴とする請求項1に記載の焦点調節装置。
- [請求項3] 上記焦点検出部は、上記像位相差情報の信頼性を示す信頼度を算出し、
- 上記焦点調節部は、上記信頼度に基づいて上記変換係数を補正する、
- ことを特徴とする請求項1に記載の焦点調節装置。
- [請求項4] 上記焦点検出部は、上記撮影光学系の視野内に複数の測距エリアを有し、それぞれの測距エリアに対応する像位相差情報を検出し、

上記焦点調節部は、上記複数の測距エリアに対応する像位相差情報に基づいて上記複数の測距エリアに対応する複数の変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項 1 に記載の焦点調節装置。

[請求項5]

上記撮影光学系は、焦点距離を可変な光学系であり、上記撮影光学系の焦点距離を検出する焦点距離検出部を有し、

上記焦点調節部は、上記撮影光学系の焦点距離に基づいて上記変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項 1 に記載の焦点調節装置。

[請求項6]

上記焦点調節部は、上記フォーカスレンズの位置に基づいて上記変換係数を補正することを特徴とする請求項 1 に記載の焦点調節装置。

[請求項7]

撮影光学系を有する交換レンズと、該交換レンズを装着可能なカメラ本体とを有するカメラシステムにおいて、

上記交換レンズは、

上記撮影光学系に含まれるフォーカスレンズの移動を制御するレンズ制御部と、

上記交換レンズに固有の識別情報を記憶するレンズ記憶部と、

上記カメラ本体と通信するレンズ通信部と、

を有し、

上記カメラ本体は、

上記撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出する焦点検出部と、

上記像位相差情報をデフォーカス量に変換する変換係数を、上記交換レンズの識別情報に対応して記憶する本体記憶部と、

上記レンズ通信部を介して上記レンズ記憶部より取得された上記交換レンズの識別情報に基づいて、上記本体記憶部に記憶された変換係数を選択し、変換係数により上記像位相差情報をデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記レンズ制御部により上記フォー

ーカスレンズを移動させて焦点調節を行う焦点調節部と、
を具備し、

上記焦点調節部は、上記焦点検出部が検出した第1の像位相差情報を上記変換係数によりデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させた後に、上記焦点検出部により第2の像位相差情報を検出させ、上記第2の像位相差情報に基づいて上記変換係数を補正して上記本体記憶部に記憶させることを特徴とするカメラシステム。

[請求項8] 上記焦点調節部は、上記デフォーカス量を、上記レンズ通信部を介して上記レンズ制御部に送信し、

上記レンズ制御部は、上記焦点調節部から送信された上記デフォーカス量に応じて、上記フォーカスレンズの移動量を算出して上記フォーカスレンズを移動させ、上記移動量に関連する情報を、上記レンズ通信部を介して上記焦点調節部へ送信し、

上記焦点調節部は、上記移動量に関連する情報に基づいて上記変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項7に記載のカメラシステム。

[請求項9] 上記レンズ制御部は、上記焦点調節部から送信された上記デフォーカス量に応じて上記フォーカスレンズの移動量を算出し、上記移動量を所定量だけ減少させて上記フォーカスレンズを移動させ、上記減少させた移動量を、上記レンズ通信部を介して上記焦点調節部へ送信し、

上記焦点調節部は、上記減少させた移動量に基づいて上記変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項8に記載のカメラシステム。

[請求項10] 上記カメラ本体は、上記撮影光学系を通過した光束を撮像して画像信号を出力するとともに、上記光束を瞳分割した光束を受光する焦点検出画素を有する撮像素子を具備し、

上記焦点検出部は、上記撮像素子が出力する焦点検出画素の出力に基づいて像位相差情報を検出する、

ことを特徴とする請求項 7 に記載のカメラシステム。

[請求項11] 上記焦点検出部は、上記像位相差情報の信頼性を示す信頼度を算出し、

上記焦点検出部は、上記撮像素子が出力する焦点検出画素の出力に基づいて像位相差情報を検出する、

ことを特徴とする請求項 7 に記載のカメラシステム。

[請求項12] 上記焦点検出部は、上記撮影光学系の視野内に複数の測距エリアを有し、それぞれの測距エリアに対応する像位相差情報を検出し、

上記焦点調節部は、上記複数の測距エリアに対応する像位相差情報に基づいて上記複数の測距エリアに対応する複数の変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項 7 に記載のカメラシステム。

[請求項13] 上記撮影光学系は、焦点距離を可変な光学系であり、上記交換レンズは上記撮影光学系の焦点距離を検出する焦点距離検出部を有し、

上記焦点調節部は、上記焦点距離検出部から上記レンズ通信部を介して上記焦点距離を取得し、上記撮影光学系の焦点距離に基づいて上記変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項 7 に記載のカメラシステム。

[請求項14] 上記交換レンズは、上記フォーカスレンズの位置を検出するフォーカスレンズ位置検出部を有し、

上記焦点調節部は、上記フォーカスレンズ位置検出部から上記通信部を介して上記フォーカスレンズの位置を取得し、上記フォーカスレンズの位置に基づいて上記変換係数を補正することを特徴とする請求項 7 に記載のカメラシステム。

[請求項15] フォーカスレンズを含む撮影光学系を通過した光束に基づいて像位相差情報を検出し、上記像位相差情報をデフォーカス量に変換する変

換係数により上記像位相差情報をデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させて焦点調節を行う焦点調節装置の焦点調節方法において、

第1の像位相差情報を検出し、上記第1の像位相差情報を上記変換係数によりデフォーカス量に変換し、該デフォーカス量に基づいて上記フォーカスレンズを移動させた後に、第2の像位相差情報を検出し、上記第2の像位相差情報に基づいて上記変換係数を補正する、
ことを特徴とする焦点調節方法。

[請求項16] 上記焦点調節装置は、上記撮影光学系を通過した光束を撮像して画像信号を出力するとともに、上記光束を瞳分割し光束を受光する焦点検出画素を有する撮像素子を具備し、

上記撮像素子が出力する焦点検出画素の出力に基づいて像位相差情報を検出する、

ことを特徴とする請求項15に記載の焦点調節方法。

[請求項17] 上記位相差情報を検出する際に、上記像位相差情報の信頼性を示す信頼度を算出し、上記信頼度に基づいて上記変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項15に記載の焦点調節方法。

[請求項18] 上記焦点調節装置は、上記撮影光学系の視野内に複数の測距エリアを具備し、

上記複数の測距エリアのそれぞれの測距エリアに対応する像位相差情報を検出し、

上記複数の測距エリアに対応する像位相差情報に基づいて上記複数の測距エリアに対応する変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項15に記載の焦点調節方法。

[請求項19] 上記焦点調節装置の上記撮影光学系は、焦点距離を可変な光学系を具備し、

上記撮影光学系の焦点距離を検出し、

検出された上記焦点距離に基づいて上記変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項 1 5 に記載の焦点調節方法。

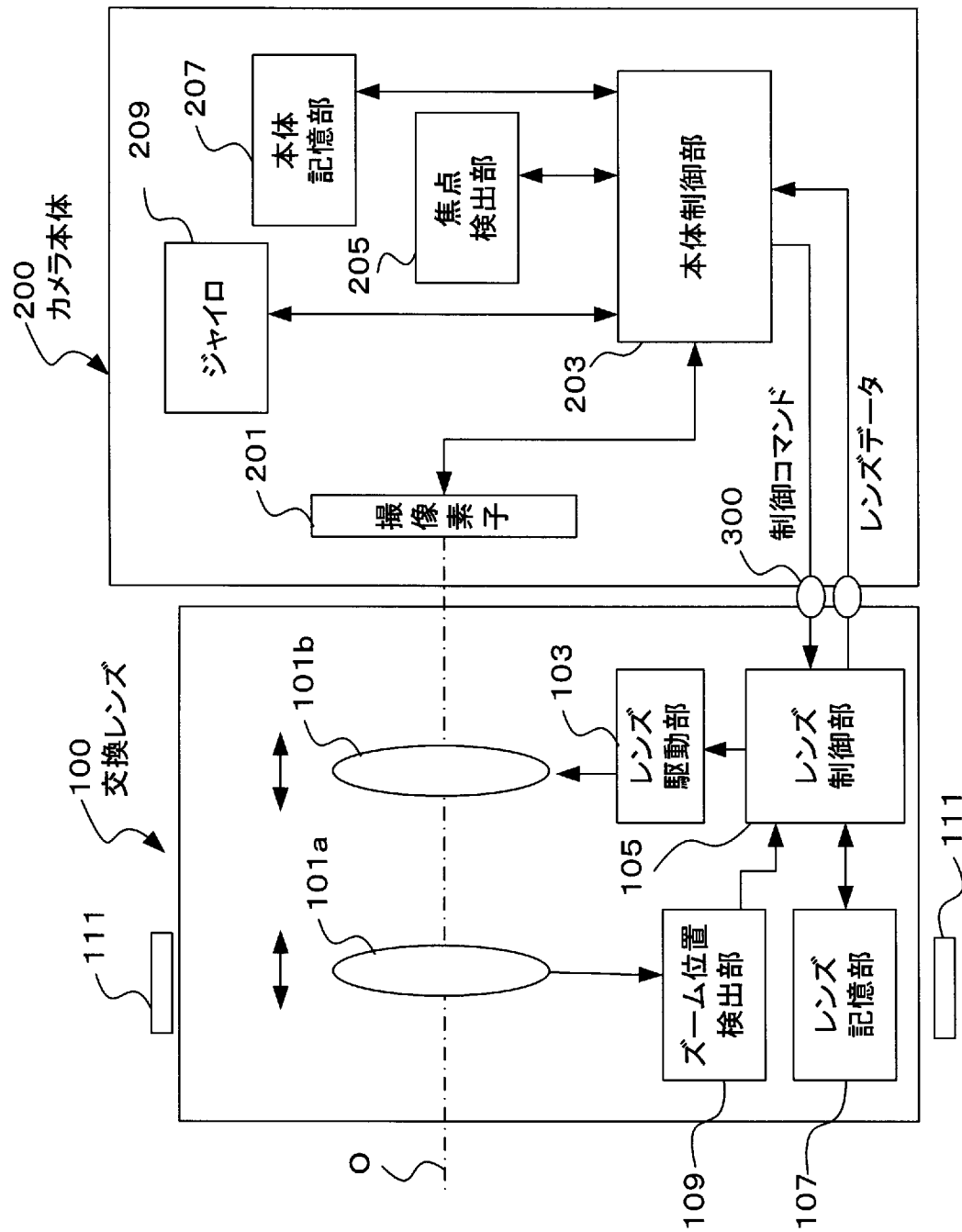
[請求項20]

上記フォーカスレンズの位置を検出し、

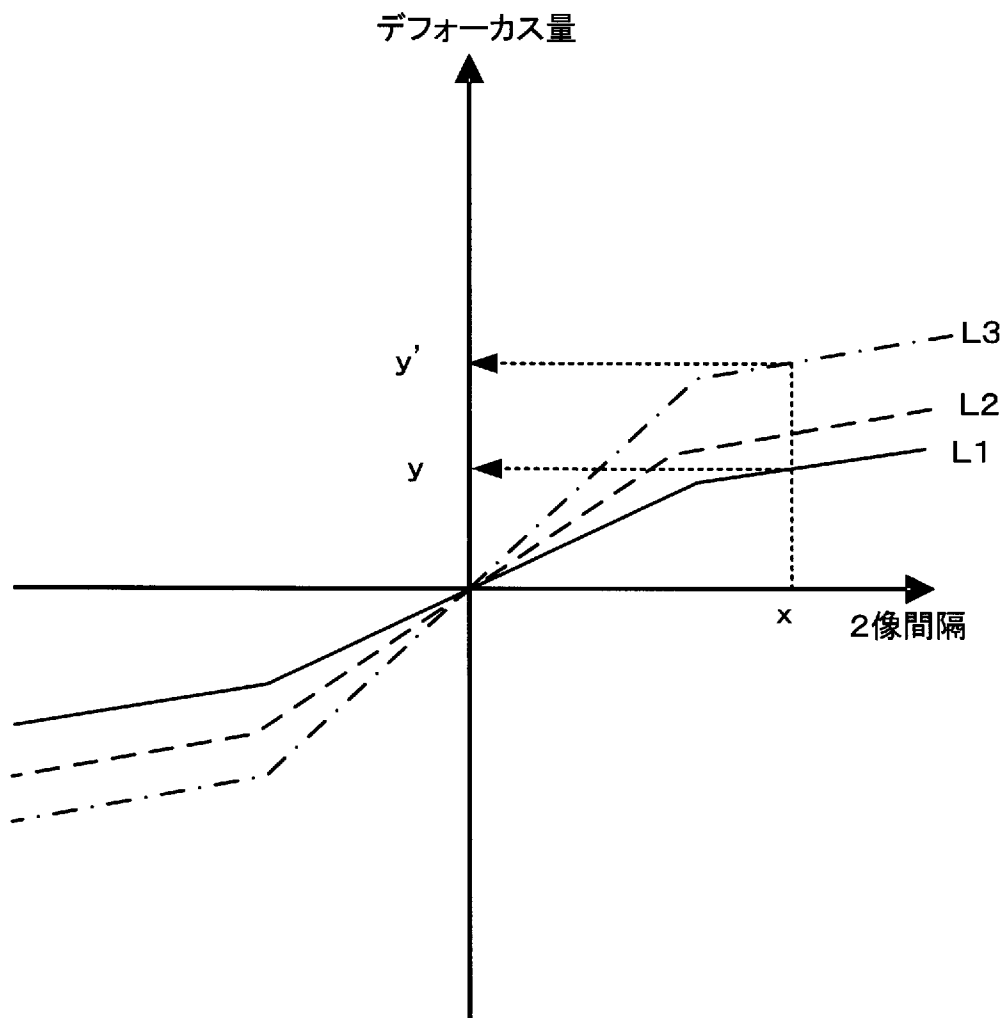
検出された上記フォーカスレンズの位置に基づいて上記変換係数を補正する、

ことを特徴とする請求項 1 5 に記載の焦点調節方法。

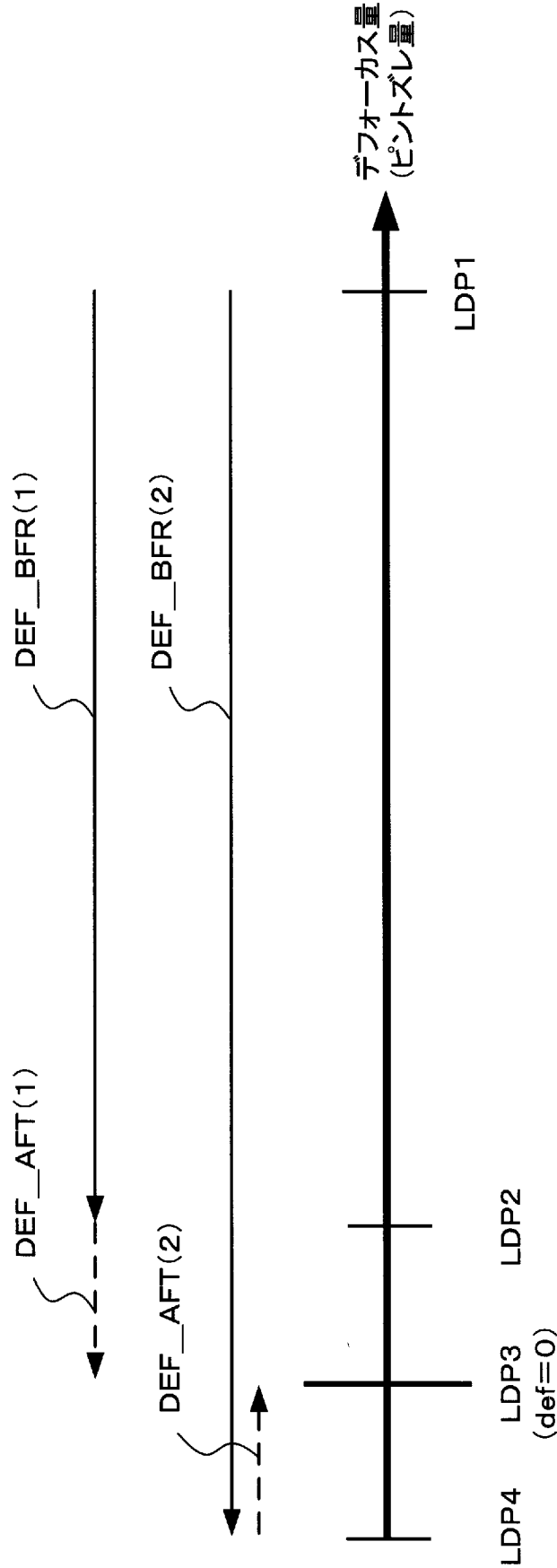
[図1]



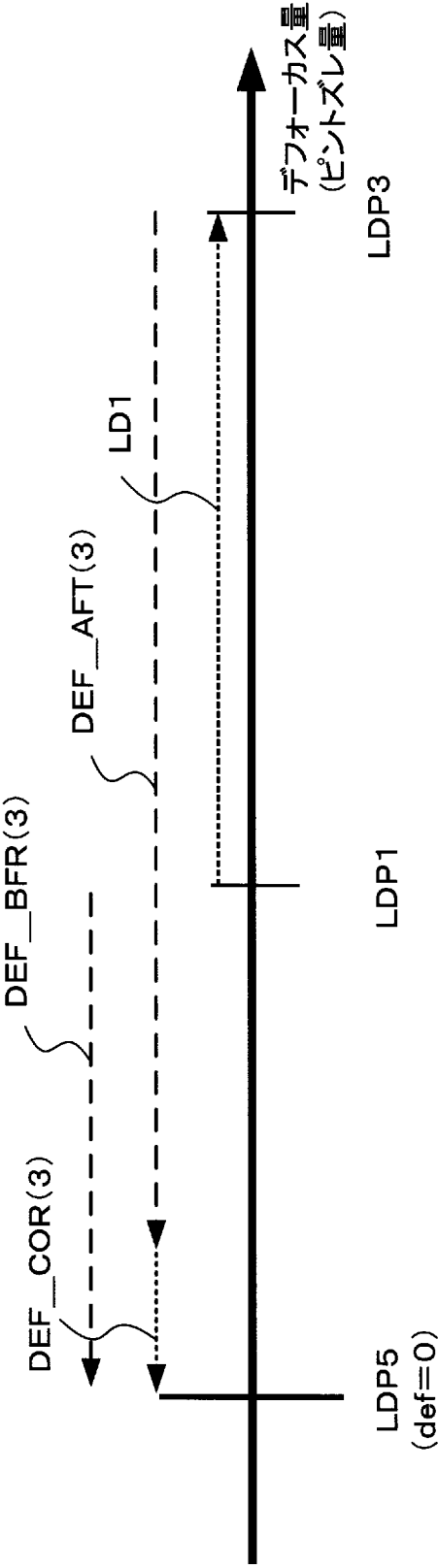
[図2]



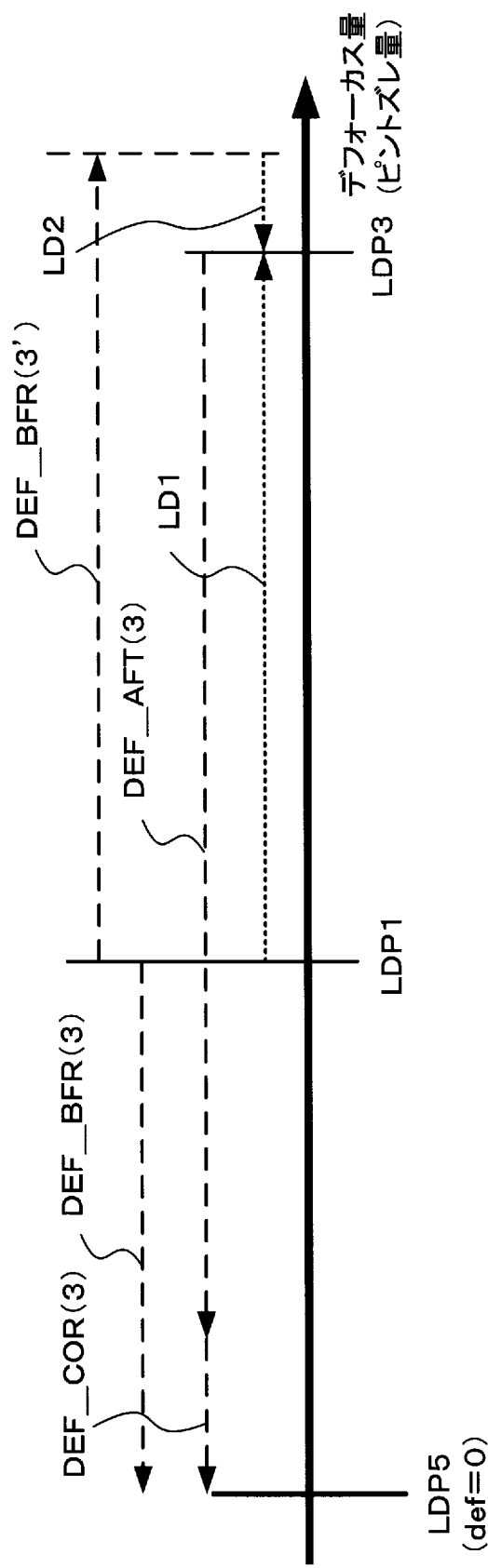
[図3]



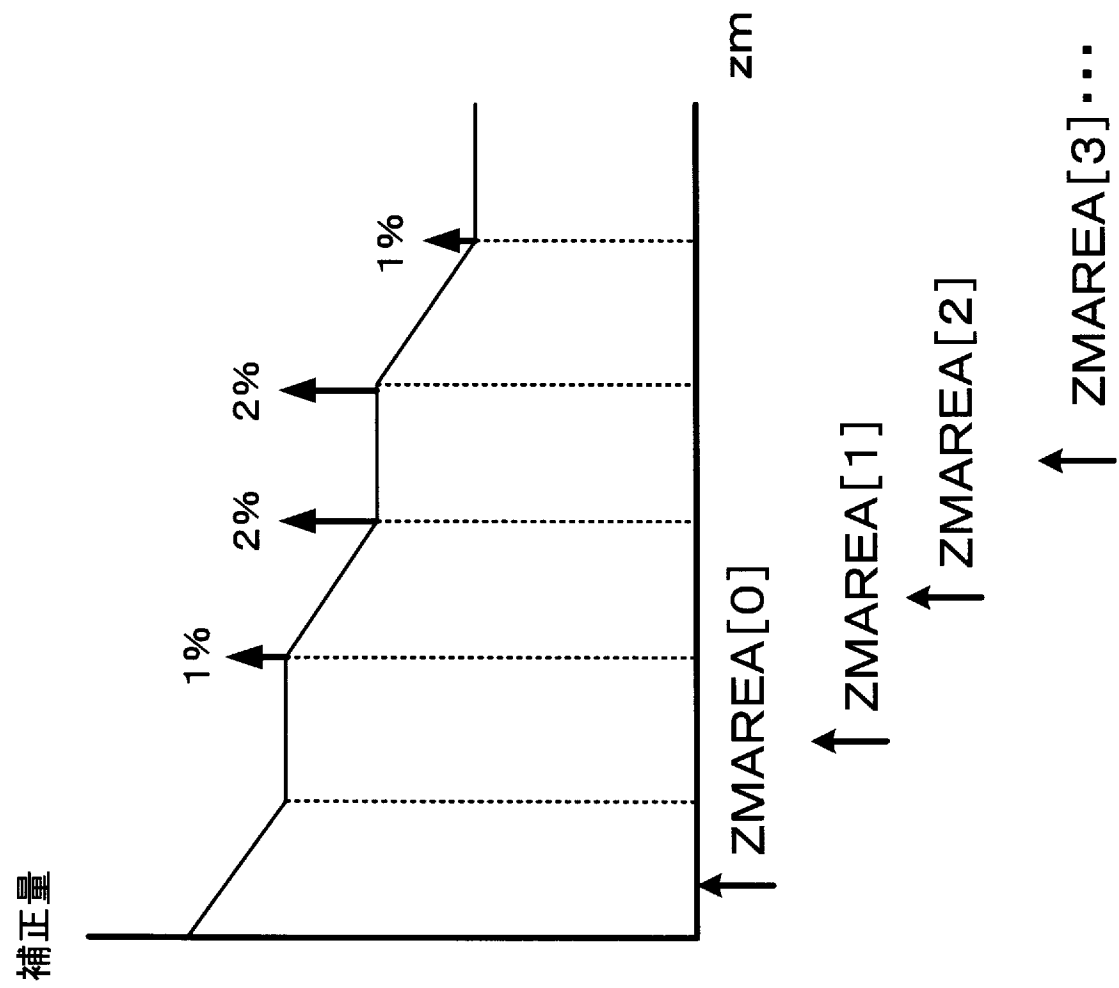
[図4]



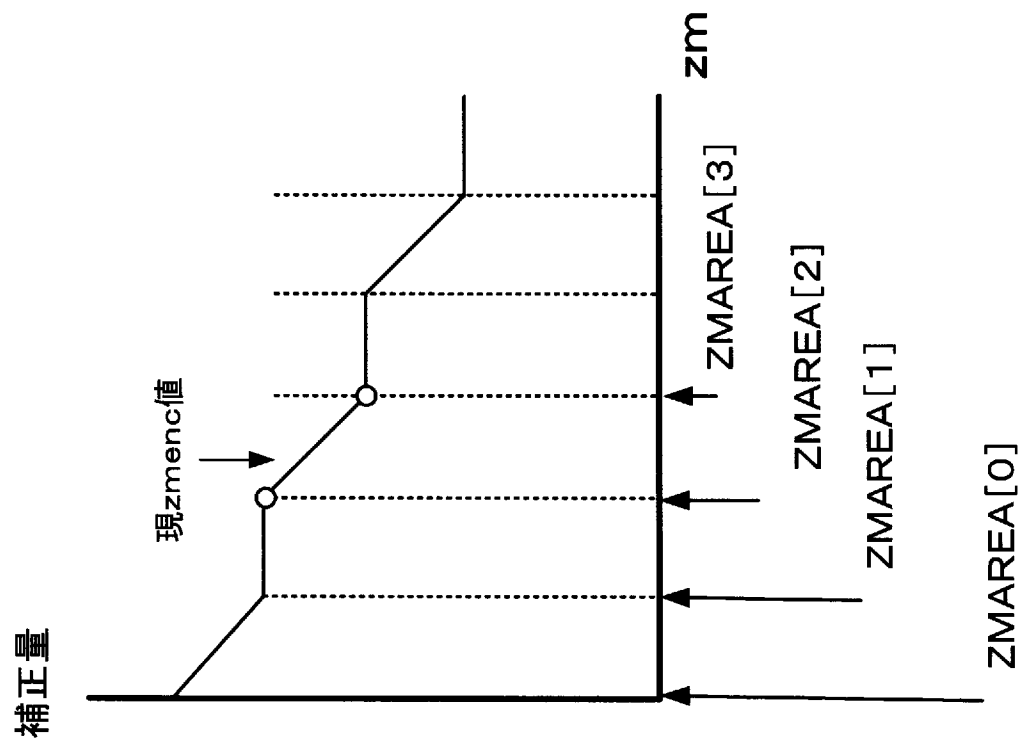
[図5]



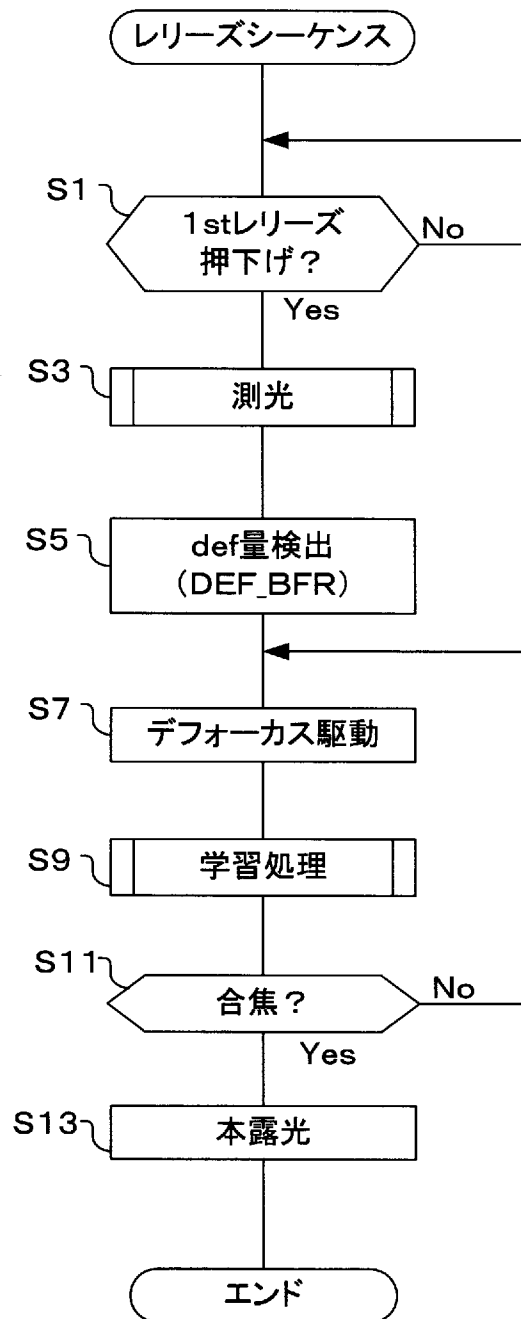
[図6]



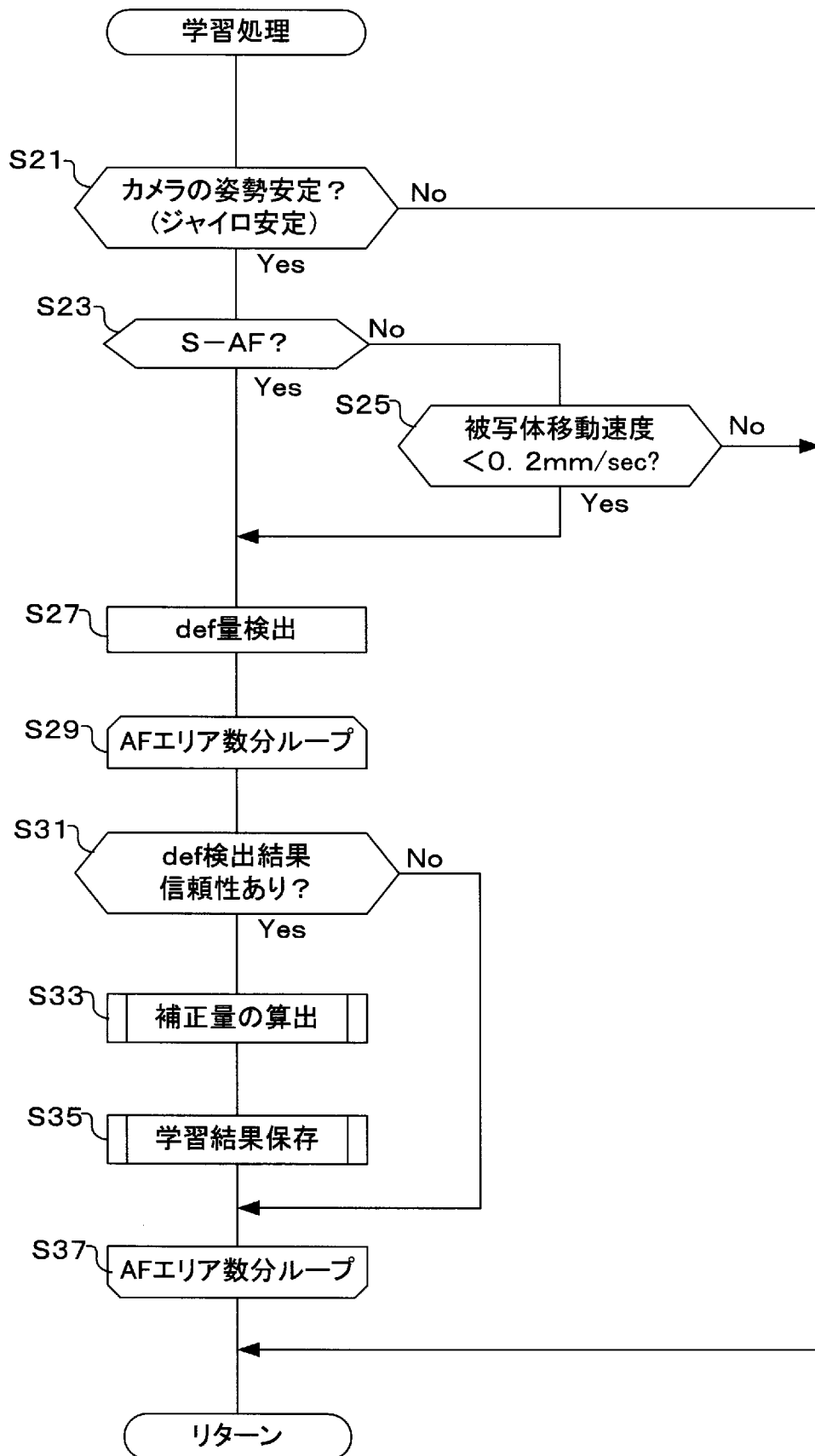
[図7]



[図8]



[図9]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2014/066521

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

G02B7/28(2006.01)i, G02B7/34(2006.01)i, G03B13/36(2006.01)i, H04N5/232(2006.01)i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

G02B7/28, G02B7/34, G03B13/36, H04N5/232

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2014
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2014	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2014

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP 2-077006 A (Minolta Camera Co., Ltd.), 16 March 1990 (16.03.1990), claims; Prior Art; Action; page 17, upper right column, line 11 to page 18, upper left column, line 6 (Family: none)	1-20
Y	JP 2013-054120 A (Nikon Corp.), 21 March 2013 (21.03.2013), entire text; all drawings (Family: none)	1-20
A	JP 2012-141435 A (Canon Inc.), 26 July 2012 (26.07.2012), entire text; all drawings & US 2012/0162493 A1	1-20

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
12 September, 2014 (12.09.14)

Date of mailing of the international search report
22 September, 2014 (22.09.14)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（I P C））

Int.Cl. G02B7/28(2006.01)i, G02B7/34(2006.01)i, G03B13/36(2006.01)i, H04N5/232(2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（I P C））

Int.Cl. G02B7/28, G02B7/34, G03B13/36, H04N5/232

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1 9 2 2 - 1 9 9 6 年
日本国公開実用新案公報	1 9 7 1 - 2 0 1 4 年
日本国実用新案登録公報	1 9 9 6 - 2 0 1 4 年
日本国登録実用新案公報	1 9 9 4 - 2 0 1 4 年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
Y	JP 2-077006 A（ミノルタカメラ株式会社）1990.03.16, 特許請求の範囲, 従来の技術の欄, 作用の欄, 第17頁右上欄11行～第18頁左上欄6行（ファミリーなし）	1-20
Y	JP 2013-054120 A（株式会社ニコン）2013.03.21, 全文全図（ファミリーなし）	1-20
A	JP 2012-141435 A（キヤノン株式会社）2012.07.26, 全文全図 & US 2012/0162493 A1	1-20

☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

1 2 . 0 9 . 2 0 1 4

国際調査報告の発送日

2 2 . 0 9 . 2 0 1 4

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁（I S A / J P）

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官（権限のある職員）

登丸 久寿

2 V

3 7 2 2

電話番号 03-3581-1101 内線 3271