

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7517209号
(P7517209)

(45)発行日 令和6年7月17日(2024.7.17)

(24)登録日 令和6年7月8日(2024.7.8)

(51)国際特許分類

G 0 2 B	30/56 (2020.01)	G 0 2 B	30/56
G 0 2 B	6/00 (2006.01)	G 0 2 B	6/00 3 0 1
G 0 2 B	5/00 (2006.01)	G 0 2 B	5/00 Z
G 0 9 F	13/18 (2006.01)	G 0 9 F	13/18 N
G 0 9 F	19/12 (2006.01)	G 0 9 F	19/12 Z

請求項の数 16 (全19頁)

(21)出願番号	特願2021-40943(P2021-40943)
(22)出願日	令和3年3月15日(2021.3.15)
(65)公開番号	特開2022-140896(P2022-140896)
	A)
(43)公開日	令和4年9月29日(2022.9.29)
審査請求日	令和5年3月14日(2023.3.14)

(73)特許権者	000002945 オムロン株式会社 京都府京都市下京区塙小路通堀川東入南 不動堂町 801 番地
(74)代理人	100155712 弁理士 村上 尚
(72)発明者	篠原 正幸 京都府京都市下京区塙小路通堀川東入南 不動堂町 801 番地 オムロン株式会社内
(72)発明者	田上 靖宏 京都府京都市下京区塙小路通堀川東入南 不動堂町 801 番地 オムロン株式会社内
(72)発明者	園野 幹史 京都府京都市下京区塙小路通堀川東入南 不動堂町 801 番地 オムロン株式会社内

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 導光板デバイス

(57)【特許請求の範囲】**【請求項1】**

光源からの光が入射する入射面と、

前記入射面に垂直な背面の所定の位置に形成され、前記入射面から入射し導光された光を反射することによって前記背面に平行な出射面から出射させる光路変更部とを備え、

前記光路変更部により反射された光によって前記背面を含む空間に画像を結像する導光板デバイスであって、

前記導光板デバイスによって結像される結像画像のうち、結像位置が前記背面から所定距離以内である結像画像を近傍結像画像とし、前記結像位置が前記背面から前記所定距離より遠い結像画像を遠方結像画像とすると、前記近傍結像画像および前記遠方結像画像は、
面画像または線画像であり、前記近傍結像画像の結像領域の総面積は、前記遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きく、

前記所定距離は、前記遠方結像画像のうち、前記背面から最も離れた結像位置における前記背面からの距離の25%であり、

前記近傍結像画像は面画像を含む導光板デバイス。

【請求項2】

光源からの光が入射する入射面と、

前記入射面に垂直な背面の所定の位置に形成され、前記入射面から入射し導光された光を反射することによって前記背面に平行な出射面から出射させる光路変更部とを備え、

前記光路変更部により反射された光によって前記背面を含む空間に画像を結像する導光板

デバイスであって、

前記導光板デバイスによって結像される結像画像のうち、結像位置が前記背面から所定距離以内である結像画像を近傍結像画像とし、前記結像位置が前記背面から前記所定距離より遠い結像画像を遠方結像画像とすると、前記近傍結像画像および前記遠方結像画像は、面画像または線画像であり、前記近傍結像画像の結像領域の総面積は、前記遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きく、

前記所定距離は、前記結像画像の各結像領域の結像位置における前記背面からの距離の平均の 50 % であり、

前記近傍結像画像は面画像を含む導光板デバイス。

【請求項 3】

光源からの光が入射する入射面と、

前記入射面に垂直な背面の所定の位置に形成され、前記入射面から入射し導光された光を反射することによって前記背面に平行な出射面から出射させる光路変更部とを備え、

前記光路変更部により反射された光によって前記背面を含む空間に画像を結像する導光板デバイスであって、

前記導光板デバイスによって結像される結像画像のうち、結像位置が前記背面から所定距離以内である結像画像を近傍結像画像とし、前記結像位置が前記背面から前記所定距離より遠い結像画像を遠方結像画像とすると、前記近傍結像画像および前記遠方結像画像は、面画像または線画像であり、前記近傍結像画像の結像領域の総面積は、前記遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きく、

前記所定距離は、前記背面から光の出射方向側では 12 mm、前記背面から前記光の出射方向と逆方向側では 24 mm であり、

前記近傍結像画像は面画像を含む導光板デバイス。

【請求項 4】

光源からの光が入射する入射面と、

前記入射面に垂直な背面の所定の位置に形成され、前記入射面から入射し導光された光を反射することによって前記背面に平行な出射面から出射させる光路変更部とを備え、

前記光路変更部により反射された光によって前記背面を含む空間に画像を結像する導光板デバイスであって、

前記導光板デバイスによって結像される結像画像のうち、結像位置が前記背面から所定距離以内である結像画像を近傍結像画像とし、前記結像位置が前記背面から前記所定距離より遠い結像画像を遠方結像画像とすると、前記近傍結像画像および前記遠方結像画像は、面画像または線画像であり、前記近傍結像画像の結像領域の総面積は、前記遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きく、

前記所定距離は、前記入射面と前記光路変更部との距離の最小値の 20 % であり、

前記近傍結像画像は面画像を含む導光板デバイス。

【請求項 5】

光源からの光が入射する入射面と、

前記入射面に垂直な背面の所定の位置に形成され、前記入射面から入射し導光された光を反射することによって前記背面に平行な出射面から出射させる光路変更部とを備え、

前記光路変更部により反射された光によって前記背面を含む空間に画像を結像する導光板デバイスであって、

前記導光板デバイスによって結像される結像画像のうち、結像位置が前記背面から所定距離以内である結像画像を近傍結像画像とし、前記結像位置が前記背面から前記所定距離より遠い結像画像を遠方結像画像とすると、前記近傍結像画像および前記遠方結像画像は、面画像または線画像であり、前記近傍結像画像の結像領域の総面積は、前記遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きく、

前記所定距離は、前記結像画像の前記背面への投影画像領域における、前記入射面に垂直な方向の最大長さ、および、前記入射面に平行な方向の最大長さのうち、長い方の長さの 20 % であり、

10

20

30

40

50

前記近傍結像画像は面画像を含む導光板デバイス。

【請求項 6】

前記面画像は、前記背面上に結像する請求項1～5のいずれか1項に記載の導光板デバイス。

【請求項 7】

前記面画像は、画像が結像されている面上において、単位面積あたりの結像点の密度が30%以上である画像である請求項1～6のいずれか1項に記載の導光板デバイス。

【請求項 8】

前記面画像は、最も明るい点に対する半値全幅が2mmよりも大きい画像である請求項1～7のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

10

【請求項 9】

前記面画像の面積は、前記結像画像の結像領域の総面積の30%以上である請求項1～8のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

【請求項 10】

前記遠方結像画像は線画像である請求項1～9のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

【請求項 11】

前記結像画像の結像領域の総面積の50%以上は前記背面上に結像する請求項1～9のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

【請求項 12】

前記近傍結像画像の光度は、前記遠方結像画像の光度より大きい請求項1～11のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

20

【請求項 13】

前記近傍結像画像の輝度は、前記遠方結像画像の輝度より大きい請求項1～11のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

【請求項 14】

前記近傍結像画像の視野角は、前記遠方結像画像の視野角より大きい請求項1～13のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

30

【請求項 15】

前記近傍結像画像を結像させる前記光路変更部による出射光の広がり角度は、前記遠方結像画像を結像させる前記光路変更部による出射光の広がり角度よりも大きい請求項1～14のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

【請求項 16】

前記近傍結像画像の解像度は、前記遠方結像画像の解像度より大きい請求項1～15のいずれか一項に記載の導光板デバイス。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、空間に立体画像を表示させる導光板デバイスに関する。

【背景技術】

【0002】

光源から入射した光を内部で導光し、導光した光を反射部材により反射させて立体画像を結像させる立体画像表示装置が知られている。

40

【0003】

例えば、特許文献1に開示された技術では、出射面に平行な面内で光を導く導光板と、導光板によって導かれている光が入射し、空間上の1つの収束点又は収束線に実質的に収束する又は空間上の1つの収束点又は収束線から実質的に発散する方向の出射光を出射面から出射させる光学面をそれぞれ有する複数の光収束部とを備えている。そして、複数の光収束部は、出射面に平行な面内でそれぞれ予め定められた線に沿って形成され、収束点又は収束線は複数の光収束部の間で互いに異なり、複数の収束点又は収束線の集まりによって空間上に立体画像が形成される。

50

【先行技術文献】

【特許文献】

【0004】

【文献】特開2016-114929号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

特許文献1に開示された技術では、導光板への光の入射方向に垂直な方向における所定の角度範囲内で立体画像を視認することができる。このとき、当該所定の角度範囲内では、視点が変化しても立体画像の形状は大きくは変化せず、意匠性が維持される。しかしながら、特許文献1に開示された技術では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化には対応していない。このため、視点の方向が、光の入射方向に平行な方向において想定されていた方向から外れると、立体画像が歪み、意匠性が低下するという問題があった。

10

【0006】

本発明の一態様は、視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制することが可能な導光板デバイスを実現することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0007】

上記の課題を解決するために、本発明の一態様に係る導光板デバイスは、光源からの光が入射する入射面と、前記入射面に垂直な背面の所定の位置に形成され、前記入射面から入射し導光された光を反射することによって前記背面に平行な出射面から出射させる光路変更部とを備え、前記光路変更部により反射された光によって前記背面を含む空間に画像を結像する導光板デバイスであって、前記導光板デバイスによって結像される結像画像のうち、結像位置が前記背面から所定距離以内である結像画像を近傍結像画像とし、前記結像位置が前記背面から前記所定距離より遠い結像画像を遠方結像画像とすると、前記近傍結像画像の結像領域の総面積は、前記遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きい。

20

【0008】

上記構成では、導光板デバイスは、入射面から入射し、背面に形成された光路変更部により反射され、出射面から出射する光により、結像画像を結像する。結像画像においては、結像位置が背面から所定距離以内である近傍結像画像の結像領域の総面積は、結像位置が背面から所定距離より遠い遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きい。光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する近傍結像画像の歪みは、当該視点の変化に対する遠方結像画像の歪みと比較して小さい。したがって、視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制できる。

30

【0009】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記所定距離は、前記遠方結像画像のうち、前記背面から最も離れた結像位置における前記背面からの距離の25%以内であってもよい。

【0010】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記所定距離は、前記結像画像の各結像領域の結像位置における前記背面からの距離の平均の50%以下であってもよい。

40

【0011】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記所定距離は、前記背面から光の出射方向側では12mm、前記背面から前記光の出射方向と逆方向側では24mmであってもよい。

【0012】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記所定距離は、前記入射面と前記光路変更部との距離の最小値の20%以下であってもよい。

【0013】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記所定距離は、前記結像画像の前記背面

50

への投影画像領域における、前記入射面に垂直な方向の最大長さ、および、前記入射面に平行な方向の最大長さのうち、長い方の長さの 20 % 以下であってもよい。

【 0 0 1 4 】

これらの構成では、近傍結像画像となる画像の範囲を規定する所定距離が適切に規定される。したがって、このような所定距離について、近傍結像画像の結像領域の総面積が遠方結像画像の結像領域の総面積よりも大きい結像画像を結像させることで、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制できる。

【 0 0 1 5 】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記近傍結像画像の光度は、前記遠方結像画像の光度より大きくてよい。

10

【 0 0 1 6 】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記近傍結像画像の輝度は、前記遠方結像画像の輝度より大きくてよい。

【 0 0 1 7 】

上記構成では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みが小さい近傍結像画像が、当該視点の変化に応じた歪みが大きい遠方結像画像よりも視認されやすくなる。したがって、立体画像の意匠性の低下が視認されにくくなる。

【 0 0 1 8 】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記近傍結像画像は面画像を含んでもよい。

【 0 0 1 9 】

一般に、面画像の結像領域は線画像の結像領域よりも大きくなる。上記構成では、近傍結像画像は面画像を含むため、近傍結像画像が面画像を含まない場合と比較して、近傍結像画像の結像領域が大きくなる。したがって、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制できる。

20

【 0 0 2 0 】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記面画像の面積は、前記結像画像の結像領域の総面積の 30 % 以上であってもよい。

【 0 0 2 1 】

上記構成では、面画像が結像画像の結像領域の総面積の 30 % 未満である場合と比較して、近傍結像画像の結像領域が大きくなる。したがって、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制できる。

30

【 0 0 2 2 】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記遠方結像画像は線画像であってもよい。

【 0 0 2 3 】

上記構成では、遠方結像画像が面画像を含む場合と比較して、遠方結像画像の結像領域が小さくなる。したがって、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制できる。

【 0 0 2 4 】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記結像画像の結像領域の総面積の 50 % 以上は前記背面上に結像してもよい。

40

【 0 0 2 5 】

近傍結像画像のうち、背面上に結像した結像画像の、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みは特に小さい。上記構成では、結像画像の結像領域の総面積の 50 % 以上が背面上に結像するため、視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制できる。

【 0 0 2 6 】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記近傍結像画像の視野角は、前記遠方結像画像の視野角より大きくてよい。

【 0 0 2 7 】

上記構成では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みが小さい結

50

像画像が、当該歪みが大きい結像画像よりも広範囲で視認されるため、意匠性の低下が目立たなくなる。

【0028】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記近傍結像画像を結像させる前記光路変更部による出射光の広がり角度は、前記遠方結像画像を結像させる前記光路変更部による出射光の広がり角度よりも大きくてもよい。

【0029】

上記構成では、近傍結像画像を結像させる光路変更部は、遠方結像画像を結像させる光路変更部と比較して、個々の光路変更部による反射光が大きく広がるため、当該個々の光路変更部のサイズを小さくできる。したがって、より近傍結像画像の視野角を広げることができる。

【0030】

上記一態様に係る導光板デバイスにおいて、前記近傍結像画像の解像度は、前記遠方結像画像の解像度より大きくてもよい。

【0031】

上記構成では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みが小さい結像画像を、当該歪みが大きい画像よりも高い解像度で結像させることができる。

【発明の効果】

【0032】

本発明の一態様によれば、視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制することができる導光板デバイスを実現できる。

【図面の簡単な説明】

【0033】

【図1】本実施形態に係る導光板の適用例を示す斜視図である。

【図2】本実施形態に係る導光板の構成例を示す斜視図である。

【図3】本実施形態に係る導光板の動作例を示す平面図である。

【図4】視認角度に応じた立体画像の見え方の例を示す図である。

【図5】本実施形態に係る導光板の第1の変形例について説明するための図である。

【図6】本実施形態に係る導光板の第2の変形例を示す斜視図である。

【図7】図6に示す導光板の平面図である。

【図8】本実施形態に係る導光板の第3の変形例について説明するための図である。

【図9】本実施形態に係る導光板の第4の変形例について説明するための図である。

【図10】本実施形態の変形例に係る表示装置の斜視図である。

【図11】図10に示す導光板デバイスが備える光路変更部の構成を示す断面図である。

【図12】図10に示す導光板デバイスの構成を示す平面図である。

【図13】図10に示す導光板デバイスが備える光路変更部の構成を示す斜視図である。

【図14】図13に示す光路変更部の配列を示す斜視図である。

【図15】図10に示す導光板デバイスによる立体画像の結像方法を示す斜視図である。

【図16】立体画像の、導光板よりも後側に結像される点までの奥行きを導出する方法について説明するための図である。

【図17】図16に示した奥行きを画像解析により算出する方法について説明するための図である。

【発明を実施するための形態】

【0034】

〔実施形態1〕

以下、本発明の一側面に係る実施形態（以下、「本実施形態」とも表記する）を、図面に基づいて説明する。なお、以降では、説明の便宜上、図1における+X方向を右方向、-X方向を左方向、+Y方向を上方向、-Y方向を下方向、+Z方向を前方向、-Z方向を後方向として説明する場合がある。また、以降では、+Y方向を光の入射方向、+Z方向を光の出射方向として説明する場合がある。

10

20

30

40

50

【0035】

§ 1 適用例

図1は、本実施形態に係る導光板11の適用例を示す斜視図である。まず、図1を用いて、本発明が適用される場面の一例について説明する。図1では、導光板11が適用された表示装置10が、立体画像I、より具体的には、「ON」の文字が表示されたボタン形状(+Z軸方向に突出した形状)の立体画像Iを表示している様子を示している。図1に示すように、表示装置10は、導光板11(導光板デバイス)と、光源12とを備えている。

【0036】

導光板11は、直方体形状をしており、透明性および比較的高い屈折率を有する樹脂材料で成形されている。導光板11を形成する材料は、例えばポリカーボネイト樹脂、ポリメチルメタクリレート樹脂、ガラスなどであってよい。導光板11は、光を出射する出射面11aと、出射面11aとは平行で、かつ出射面11aとは反対側の背面11bと、四方の端面である、端面11c、端面11d、端面11eおよび端面11fとを備えている。端面11cは、光源12からの光が導光板11に入射する入射面である。以下では端面11cを入射面11cとも称する。端面11dは、端面11cとは反対側の面である。端面11eは、端面11fとは反対側の面である。導光板11は、光源12からの光を出射面11aに平行な面内で面上に広げて導く。光源12は、例えばLED(Light Emitting diode)光源である。

【0037】

導光板11の背面11bには、光路変更部13a、光路変更部13b、および光路変更部13cを含む複数の光路変更部が形成されている。以下では、光路変更部13a、光路変更部13b、および光路変更部13cを含む複数の光路変更部を総称して光路変更部13と称する場合がある。光路変更部13は、入射面11cに垂直な背面11bの所定の位置に形成され、入射面11cから入射し導光された光を反射することによって背面11bに平行な出射面11aから出射させる。光路変更部13は、所定の位置として、X軸方向に実質的に連続して形成されている。具体的には、図1に示すように、光路変更部13a、光路変更部13b、および光路変更部13cは、線L_a、線L_bおよび線L_cに沿ってそれぞれ形成されている。ここで、線L_a、線L_bおよび線L_cは、X軸方向に略平行な直線である。任意の光路変更部13は、X軸方向に平行な直線に沿って実質的に連続的に形成される。換言すれば、光路変更部13は、背面11bに平行な面内でそれぞれ予め定められた線に沿って形成されている。光路変更部13のX軸方向の各位置には、光源12から投射され導光板11によって導光されている光が入射する。光路変更部13は、光路変更部13の各位置に入射した光を、各光路変更部13にそれぞれ対応する定点に実質的に収束させる。図1には、光路変更部13の一部として、光路変更部13a、光路変更部13b、および光路変更部13cのそれぞれにより反射された複数の光が収束する様子が示されている。

【0038】

具体的には、光路変更部13aの各位置からの光は、立体画像Iの一部を形成する定点PAに収束する。このため、光路変更部13aからの光の波面は、定点PAから発するような光の波面となる。光路変更部13bの各位置からの光は、立体画像Iの一部を形成する定点PBに収束する。このため、光路変更部13bからの光の波面は、定点PBから発するような光の波面となる。光路変更部13cの各位置からの光についても、光路変更部13a、13bの各位置からの光と同様である。このように、任意の光路変更部13の各位置からの光は、各光路変更部13に対応する定点に実質的に収束する。これにより、任意の光路変更部13によって、対応する定点から光が発するような光の波面を提供できる。各光路変更部13が対応する定点は互いに異なり、光路変更部13にそれぞれ対応する複数の定点の集まりによって、空間上(より詳細には、導光板11から出射面11a側の空間上)にユーザにより認識される立体画像Iが結像される。すなわち、導光板11は、光路変更部13により反射された光によって背面11bを含む空間に立体画像Iを結像す

10

20

30

40

50

る。

【0039】

§ 2 構成例

図2は、本実施形態に係る導光板11の構成例を示す斜視図である。以下、本発明の導光板11の構成例を、図面を参照して説明する。

【0040】

図2に示す例では、導光板11から出射された光によって、ユーザにより認識される立体画像IA(結像画像)が空間上に結像されている。以下では簡単のため、立体画像IAの、背面11bの前側に位置する領域(すなわち実像)だけでなく、背面11bの後側に位置する領域(すなわち虚像)についても、「結像される」と表現する。すなわち、図2における導光板11では、立体画像IAを表示するように、複数の光路変更部13が導光板11の背面11bに形成されている。立体画像IAは、直方体状である。立体画像IAは、近傍結像画像IA1と、遠方結像画像IA2と、を含む。ここで、近傍結像画像IA1は、立体画像IAのうち、結像位置が背面11bから所定距離以内である立体画像である。遠方結像画像IA2は、立体画像IAのうち、結像位置が背面11bから後述する所定距離より遠い立体画像である。

10

【0041】

立体画像IAにおいては、近傍結像画像IA1の結像領域の総面積は、遠方結像画像IA2の結像領域の総面積よりも大きい。光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する近傍結像画像IA1の歪みは、当該視点の変化に対する遠方結像画像IA2の歪みと比較して小さい。したがって、導光板11によれば、視点の変化に対する立体画像IAの意匠性の低下を抑制できる。結像領域の総面積の算出は、当該結像領域を構成する定点の面積を合算することにより行うことができる。

20

【0042】

§ 3 動作例

図3は、本実施形態における導光板11の動作例を示す平面図である。図3においては、導光板11の背面11bの位置が $Z = 0$ として示されている。図3に示すように、所定距離は、立体画像IAのうち、背面11bから最も離れた結像位置における背面11bからの距離の25%以内であってよい。換言すれば、立体画像IAのうち、Z軸方向における背面11bから最も離れた結像位置までの距離を Z_1 とした場合、所定距離は距離 Z_1 の $1/4$ であってよい。このとき、Z方向において $Z = -(Z_1)/4$ から $(Z_1)/4$ までの範囲内に結像される画像が近傍結像画像IA1となる。

30

【0043】

図4は、視認角度に応じた立体画像IAの見え方の例を示す図である。視認角度とは、入射面11cに平行かつY軸方向における導光板11の中心を通る平面に対して、ユーザの視線がなす角度である。図4には、視認角度が10度、30度および60度である場合のそれぞれにおける、立体画像IAの見え方が示されている。図4に示す例では、立体画像IAが最も適切に視認される視認角度(設計角度)が30度であるように導光板11が設計されている。ただし、設計角度は導光板11の用途に応じて変更することができる。

40

【0044】

図4に示す例では、略直方体形状の画像と、その手前側に2つの平面画像とが形成された立体画像IAが示されている。ここで、略直方体形状の前側の部分が近傍結像画像IA1に相当する。また、略直方体形状の後側の部分が遠方結像画像IA2に相当する。また、手前側の2つの平面画像も、遠方結像画像IA2に相当する。図4に示すように、視認角度が設計角度である30度の場合に対応する立体画像IAと比較すると、視認角度が60度または10度の場合に対応する立体画像IAには歪みが生じている。ただし、近傍結像画像IA1に相当する部分の歪みは、遠方結像画像IA2に相当する部分の歪みと比較すると小さい。したがって、近傍結像画像IA1の結像領域の総面積を遠方結像画像IA2の結像領域の総面積よりも大きくすることで、立体画像IA全体での歪み、すなわち意匠性の低下を抑制できる。

50

【 0 0 4 5 】

なお、所定距離は、立体画像 I A の各結像領域の結像位置における背面 1 1 b からの距離の平均の 50 % 以下であってよい。また、所定距離は、背面 1 1 b から光の出射方向側では 12 mm、背面 1 1 b から光の出射方向と逆方向側では 24 mm であってもよい。

【 0 0 4 6 】

また、所定距離は、入射面 1 1 c と光路変更部 1 3 との距離の最小値の 20 % 以下であってよい。入射面 1 1 c と光路変更部 1 3 との距離が短い程、当該光路変更部 1 3 に入射する光の広がりが大きくなるため、視点の変化に起因する意匠性の低下が生じやすい。入射面 1 1 c と光路変更部 1 3 との距離の最小値に応じて、所定距離を上記のとおり決定することで、当該光路変更部 1 3 を有する導光板 1 1 により結像される立体画像 I A の、意匠性の低下を抑制できる。10

【 0 0 4 7 】

また、所定距離は、立体画像 I A の背面 1 1 b への投影画像領域における、入射面 1 1 c に垂直な方向の最大長さ、および、入射面 1 1 c に平行な方向の最大長さのうち、長い方の長さの 20 % 以下であってよい。

【 0 0 4 8 】

これらの構成では、近傍結像画像 I A 1 となる画像の範囲を規定する所定距離が適切に規定される。したがって、このような所定距離について、近傍結像画像 I A 1 の結像領域の総面積が遠方結像画像 I A 2 の結像領域の総面積よりも大きい立体画像 I A を結像させることで、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する立体画像 I A の意匠性の低下を抑制できる。20

【 0 0 4 9 】

なお、結像位置が背面 1 1 b の前側である光路変更部 1 3 においては、結像位置が背面 1 1 b の後側である光路変更部 1 3 と比較して、反射光の左右方向への広がりが大きくなる。このため、立体画像 I A の、背面 1 1 b の前側の領域では、背面 1 1 b の後側の領域と比較して、複数の光路変更部 1 3 により反射された光が重畳して見えやすくなる。その結果、立体画像 I A のボケ、および当該ボケに起因する立体画像 I A の意匠性の低下が生じやすくなる。

【 0 0 5 0 】

このため、例えば上述した例で「背面 1 1 b から光の出射方向側では 12 mm、背面 1 1 b から光の出射方向と逆方向側では 24 mm であってよい」としたように、光の出射方向側における所定距離を、光の出射方向と逆方向側における所定距離よりも短くしてもよい。所定距離をこのように設定することで、特に背面 1 1 b の前側における立体画像 I A のボケ、および当該ボケに起因する立体画像 I A の意匠性の低下を抑制できる。30

【 0 0 5 1 】

また、上述した例では、光路変更部 1 3 が背面 1 1 b に形成されていることから、近傍結像画像 I A 1 と遠方結像画像 I A 2 とを背面 1 1 b からの距離に応じて区分した。しかし、光路変更部 1 3 が背面 1 1 b とは別の面に形成されている場合には、近傍結像画像 I A 1 と遠方結像画像 I A 2 とを当該別の面からの距離に応じて区分することが好ましい。

【 0 0 5 2 】

図 16 は、立体画像 I B の、導光板 1 1 よりも後側に結像される点 P 0 までの奥行き D を導出する方法について説明するための図である。立体画像 I B は、略立方体形状を有する。図 16 を参照して、点 P 0 までの奥行き D を導出する方法について説明する。40

【 0 0 5 3 】

点 P 0 までの奥行き D を導出するためには、立体画像 I B を、2つの視点 E 1 および E 2 から視認する。視点 E 1 および E 2 はそれぞれ、立体画像 I B を視認するユーザの左目および右目に対応する。視点 E 1 から視認される、導光板 1 1 の出射面 1 1 a に投影される点 P 0 を点 P 1 とする。また、視点 E 2 から視認される、導光板 1 1 の出射面 1 1 a に投影される点 P 0 を点 P 2 とする。点 P 1 および点 P 2 の間隔を L 1 とし、点 P 0 に対する視点 E 1 と E 2 との間の角度を θ とした場合、奥行き D = $L_1 / \tan(\theta)$ となる。50

【 0 0 5 4 】

図 17 は、画像解析により奥行き D を算出する方法について説明するための図である。図 17においては、視点 E 1 から視認される導光板 11 および立体画像 I B が符号 171 で示され、視点 E 2 から視認される導光板 11 および立体画像 I B が符号 172 で示されている。また、符号 171 および 172 の画像を重畠させた画像が符号 173 で示されている。図 17 を参照して、画像解析により奥行き D を算出する方法について説明する。

【 0 0 5 5 】

画像解析により奥行き D を算出する場合、出射面 11a 上の任意の点を点 P 3 として特定する。点 P 3 は、出射面 11a 上に結像された、立体画像 I B に含まれる任意の点であってもよい。また、点 P 3 は、立体画像 I B に含まれない、出射面 11a 上にマーキングされた点であってもよい。出射面 11a 上における、このような点 P 3 の位置は、視点の位置によらず一定である。

10

【 0 0 5 6 】

画像解析では、符号 173 に示すように、符号 171 および 172 に示す画像を、点 P 3 が互いに一致するように重畠させる。出射面 11a 上における点 P 3 の位置は視点の位置によらず一定であるため、符号 173 に示す画像における点 P 1 と点 P 2 との間隔は、図 16 に示した間隔 L 1 と等しくなる。したがって、上述したとおり、奥行き D = L 1 / として奥行き D を算出できる。

【 0 0 5 7 】

§ 4 変形例

20

以上、本発明の実施の形態を詳細に説明してきたが、前述までの説明はあらゆる点において本発明の例示に過ぎない。本発明の範囲を逸脱することなく種々の改良や変形を行うことができるることは言うまでもない。例えば、以下のような変更が可能である。なお、以下では、上記実施形態と同様の構成要素に関しては同様の符号を用い、上記実施形態と同様の点については、適宜説明を省略した。以下の変形例は適宜組み合わせ可能である。

【 0 0 5 8 】

< 4 . 1 >

30

図 5 は、導光板 11 の第 1 の変形例について説明するための図である。本変形例では、近傍結像画像 I A 1 および遠方結像画像 I A 2 の光度および輝度について説明する。ここで、光度 (cd) とは、単位立体角辺りの光の量 (光束) をいう。また、輝度 (cd/m²) とは、単位立体角および単位面積当たりの光の量 (光束) をいう。図 5 には、導光板 11 の視野角 が示されている。視野角 とは、液晶ディスプレイ等を斜めから見た場合に、どの位の角度まで画面を正常に見ることが可能であるかを示す指標のことであり、画面が正常に見える範囲の正面からの角度を指すものである。視野角 は、導光板 11 の出射面 11a への垂線とユーザの視線とのなす角度の範囲として定義される。

【 0 0 5 9 】

視野角 の範囲において、近傍結像画像 I A 1 の光度は、遠方結像画像 I A 2 の光度よりも大きくてよい。また、近傍結像画像 I A 1 の輝度は、遠方結像画像 I A 2 の輝度よりも大きくてよい。上記構成では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みが小さい近傍結像画像 I A 1 が、当該視点の変化に応じた歪みが大きい遠方結像画像 I A 2 よりも視認されやすくなる。したがって、立体画像 I A の意匠性の低下が視認されにくくなる。

40

【 0 0 6 0 】

ただし、近傍結像画像 I A 1 の光度および輝度は、必ずしも視野角 の全体にわたって遠方結像画像 I A 2 の光度および輝度よりも大きくななくてもよい。近傍結像画像 I A 1 の光度および輝度は、視野角 の大部分の範囲において、遠方結像画像 I A 2 の光度および輝度よりも大きいことが好ましい。

【 0 0 6 1 】

例えば、近傍結像画像 I A 1 の光度および輝度は、視野角 の 50% 以上の範囲において、遠方結像画像 I A 2 の光度および輝度よりも大きくてよい。具体例として、視野角

50

が出射面 11a への垂線に対して ± 40 度である場合、 ± 20 度以上の範囲において、近傍結像画像 IA1 の光度および輝度が遠方結像画像 IA2 の光度および輝度よりも大きくてよい。また、近傍結像画像 IA1 の光度および輝度は、視野角 1 の 75% 以上の範囲において、遠方結像画像 IA2 の光度および輝度よりも大きくてよい。具体例として、視野角 1 が出射面 11a への垂線に対して ± 40 度である場合、 ± 30 度以上の範囲において、近傍結像画像 IA1 の光度および輝度が遠方結像画像 IA2 の光度および輝度よりも大きくてよい。

【0062】

なお、上述した近傍結像画像 IA1 の光度および輝度と遠方結像画像 IA2 の光度および輝度との大小関係は、近傍結像画像 IA1 の全体と遠方結像画像 IA2 の全体との間で成立していればよい。すなわち、近傍結像画像 IA1 および遠方結像画像 IA2 の結像領域を構成する個々の定点において上述した大小関係が成り立っていないてもよい。

【0063】

<4.2>

図 6 は、導光板 11 の第 2 の変形例を示す斜視図である。図 7 は、図 6 に示す導光板 11 の平面図である。図 6 および 7 に示すように、近傍結像画像 IA1 は、面画像を含んでいても良い。ここで、面画像とは、画像が結像されている面上において、単位面積あたりの結像点の密度が 30% 以上である画像をいう。また、面画像とは、最も明るい点に対する半値全幅が 2mm よりも大きい画像をいう。したがって、面画像には、全面が塗り潰されているような画像の他、例えばハッチングが施された画像も含まれる場合がある。

【0064】

一般に、面画像の結像領域は線画像の結像領域よりも大きくなる。上記構成では、近傍結像画像 IA1 は面画像を含むため、近傍結像画像 IA1 が面画像を含まない場合と比較して、近傍結像画像 IA1 の結像領域が大きくなる。したがって、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する、立体画像 IA の意匠性の低下を抑制できる。

【0065】

近傍結像画像 IA1 に含まれる面画像の面積は、立体画像 IA の結像領域の総面積の 30% 以上であってもよい。上記構成では、近傍結像画像 IA1 に含まれる面画像の面積が、立体画像 IA の結像領域の総面積の 30% 未満である場合と比較して、近傍結像画像 IA1 の結像領域が大きくなる。したがって、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する立体画像の意匠性の低下を抑制できる。

【0066】

図 6 および 7 に示すように、遠方結像画像 IA2 は線画像であってもよい。ここで、線画像とは、最も明るい点に対する半値全幅が 2mm 以下の画像をいう。上記構成では、遠方結像画像 IA2 が面画像を含む場合と比較して、遠方結像画像 IA2 の結像領域が小さくなる。したがって、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に対する立体画像 IA の意匠性の低下を抑制できる。

【0067】

図 7 に示すように、立体画像 IA の結像領域の総面積の 50% 以上は背面 11b 上に結像してもよい。立体画像 IA のうち、背面 11b 上に結像した領域では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みは特に小さい。したがって、上記構成では、視点の変化に対する立体画像 IA の意匠性の低下を抑制できる。

【0068】

また、近傍結像画像 IA1 の解像度は、遠方結像画像 IA2 の解像度より大きくてよい。上記構成では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みが小さい結像画像を、当該歪みが大きい画像よりも高い解像度で結像させることができる。

【0069】

<4.3>

図 8 は、導光板 11 の第 3 の変形例について説明するための図である。図 8 には、視野角 1 および 2 という 2 種類の視野角が示されている。視野角 1 は、近傍結像画像 IA1

10

20

30

40

50

A 1 の視野角である。また、視野角 2 は、遠方結像画像 I A 2 の視野角である。図 8 に示すように、近傍結像画像 I A 1 の視野角 1 は、遠方結像画像 I A 2 の視野角 2 より大きくてもよい。

【0070】

上記構成では、光の入射方向に平行な方向における視点の変化に応じた歪みが小さい近傍結像画像 I A 1 が、当該歪みが大きい遠方結像画像 I A 2 よりも広範囲で視認される。したがって、立体画像 I A の全体としての意匠性の低下が視認されにくくなる。

【0071】

<4.4>

図 9 は、導光板 1 1 の第 4 の変形例について説明するための図である。図 9 においては、光路変更部 1 3 の形状の例が符号 1 3 1 ~ 1 3 5 で示されている。符号 1 3 1 ~ 1 3 3 に示す光路変更部 1 3 による出射光の広がり角度は、符号 1 3 4 ~ 1 3 5 に示す光路変更部 1 3 による出射光の広がり角度よりも大きい。

10

【0072】

導光板 1 1 においては、近傍結像画像 I A 1 を結像させる光路変更部 1 3 が符号 1 3 1 ~ 1 3 3 で示した形状を有し、遠方結像画像 I A 2 を結像させる光路変更部 1 3 が符号 1 3 4 または 1 3 5 で示した形状を有してもよい。この場合、近傍結像画像 I A 1 を結像させる光路変更部 1 3 は、遠方結像画像 I A 2 を結像させる光路変更部 1 3 と比較して、個々の光路変更部 1 3 による出射光が大きく広がるため、当該個々の光路変更部 1 3 のサイズを小さくできる。換言すれば、光路変更部 1 3 の密度を向上させることができる。その結果、より広い視野角に対応する光路変更部 1 3 を配置することができる。したがって、より近傍結像画像 I A 1 の視野角を広げることができる。

20

【0073】

<4.5>

表示装置 1 0 の変形例である表示装置 1 0 A について以下に説明する。

【0074】

図 1 0 は、表示装置 1 0 A の斜視図である。図 1 0 に示すように、表示装置 1 0 A は、光源 1 2 と、導光板 1 5 とを備えている。導光板 1 5 は、上述した導光板 1 1 の変形例である。

30

【0075】

図 1 1 は、導光板 1 5 が備える光路変更部 1 6 の構成を示す断面図である。図 1 2 は、導光板 1 5 の構成を示す平面図である。図 1 3 は、導光板 1 5 が備える光路変更部 1 6 の構成を示す斜視図である。

40

【0076】

導光板 1 5 は、光源 1 2 から入射された光（入射光）を導光する部材である。導光板 1 5 は、透明で屈折率が比較的高い樹脂材料で成形される。導光板 1 5 を形成する材料としては、例えばポリカーボネイト樹脂、ポリメチルメタクリレート樹脂などを使用することができます。本変形例では、導光板 1 5 は、ポリメチルメタクリレート樹脂によって成形されている。導光板 1 5 は、図 1 1 に示すように、出射面 1 5 a と、背面 1 5 b と、入射面 1 5 c とを備えている。

【0077】

出射面 1 5 a は、導光板 1 5 の内部を導光され、後述する光路変更部 1 6 により光路変更された光を出射する面である。出射面 1 5 a は、導光板 1 5 の前面を構成している。背面 1 5 b は、出射面 1 5 a と互いに平行な面であり、後述する光路変更部 1 6 が配置される面である。入射面 1 5 c は、光源 1 2 から出射された光が導光板 1 5 の内部に入射される面である。

【0078】

光源 1 2 から出射され入射面 1 5 c から導光板 1 5 に入射した光は、出射面 1 5 a または背面 1 5 b で全反射され、導光板 1 5 内を導光される。

【0079】

50

図11に示すように、光路変更部16は、導光板15の内部において背面15bに形成されており、導光板15内を導光された光を光路変更して出射面15aから出射させるための部材である。光路変更部16は、導光板15の背面15bに複数設けられている。

【0080】

光路変更部16は、図12に示すように、入射面15cに平行な方向に沿って設けられている。図13に示すように、光路変更部16は、三角錐形状となっており、入射した光を反射(全反射)する反射面16aを備えている。光路変更部16は、例えば、導光板15の背面15bに形成された凹部であってもよい。なお、光路変更部16は、三角錐形状に限られるものではない。導光板15の背面15bには、図12に示すように、複数の光路変更部16からなる複数の光路変更部群17a、17b、17c...が形成されている。

10

【0081】

図14は、光路変更部16の配列を示す斜視図である。図14に示すように、各光路変更部群17a、17b、17c...では、複数の光路変更部16の反射面16aが光の入射方向に対する角度が互いに異なるように導光板15の背面15bに配置されている。これにより、各光路変更部群17a、17b、17c...は、入射光を光路変更して、出射面15aから様々な方向へ出射させる。

【0082】

次に、導光板15による立体画像Iの結像方法について、図15を参照しながら説明する。ここでは、導光板15の出射面15aに垂直な面である立体画像結像面Pに、光路変更部16により光路変更された光によって面画像としての立体画像Iを結像する場合について説明する。

20

【0083】

図15は、導光板15による立体画像Iの結像方法を示す斜視図である。なお、ここでは、立体画像結像面Pに立体画像Iとして斜め線入りリングマークを結像することについて説明する。

【0084】

導光板15では、図15に示すように、例えば、光路変更部群17aの各光路変更部16によって光路変更された光は、立体画像結像面Pに線L_a1および線L_a2で交差する。これにより、立体画像結像面Pに立体画像Iの一部である線画像L_Iを結像させる。線画像L_Iは、XZ平面に平行な線画像である。このように、光路変更部群17aに属する多数の光路変更部16からの光によって、線L_a1および線L_a2の線画像L_Iが結像される。なお、線L_a1および線L_a2の像を結像する光は、光路変更部群17aにおける少なくとも2つの光路変更部16によって提供されればよい。

30

【0085】

同様に、光路変更部群17bの各光路変更部16によって光路変更された光は、立体画像結像面Pに線L_b1、線L_b2および線L_b3で交差する。これにより、立体画像結像面Pに立体画像Iの一部である線画像L_Iを結像させる。

【0086】

また、光路変更部群17cの各光路変更部16によって光路変更された光は、立体画像結像面Pに線L_c1および線L_c2で交差する。これにより、立体画像結像面Pに立体画像Iの一部である線画像L_Iを結像させる。

40

【0087】

各光路変更部群17a、17b、17c...によって結像される線画像L_IのX軸方向の位置は互いに異なっている。導光板15では、光路変更部群17a、17b、17c...間の距離を小さくすることによって、各光路変更部群17a、17b、17c...によって結像される線画像L_IのX軸方向の距離を小さくすることができる。その結果、導光板15では、光路変更部群17a、17b、17c...の各光路変更部16によって光路変更された光によって結像された複数の線画像L_Iを集積することにより、実質的に、面画像である立体画像Iを立体画像結像面Pに結像する。

【0088】

50

なお、立体画像結像面 P は、X 軸に垂直な平面であってもよく、Y 軸に垂直な平面であってもよく、また Z 軸に垂直な平面であってもよい。また、立体画像結像面 P は、X 軸、Y 軸、または Z 軸に垂直でない平面であってもよい。さらに、立体画像結像面 P は、平面ではなく曲面であってもよい。すなわち、導光板 15 は、光路変更部 16 によって空間上の任意の面（平面および曲面）上に立体画像 I を結像させることができる。また、面画像を複数組み合わせることにより、3 次元の画像を結像することができる。

【0089】

本発明は上述した各実施形態に限定されるものではなく、請求項に示した範囲で種々の変更が可能であり、異なる実施形態にそれぞれ開示された技術的手段を適宜組み合わせて得られる実施形態についても本発明の技術的範囲に含まれる。

10

【符号の説明】

【0090】

11、15 導光板（導光板デバイス）

12 光源

11a、15a 出射面

11b、15b 背面

11c、15c 入射面

13、13a、13b、13c、16 光路変更部

I、IA 立体画像（結像画像）

IA1 近傍結像画像

IA2 遠方結像画像

、 1、 2 視野角

20

21

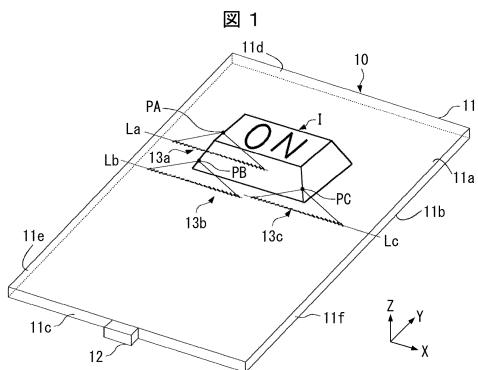
30

40

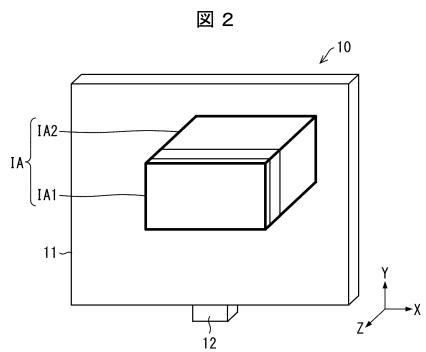
50

【図面】

【図 1】

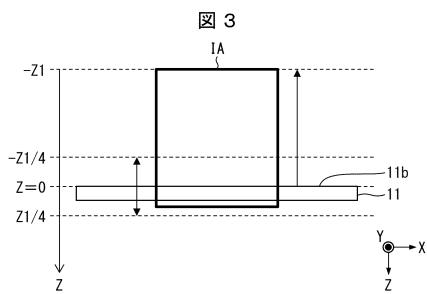


【図 2】

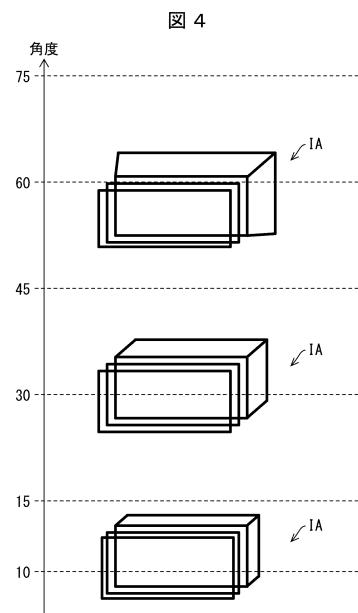


10

【図 3】



【図 4】



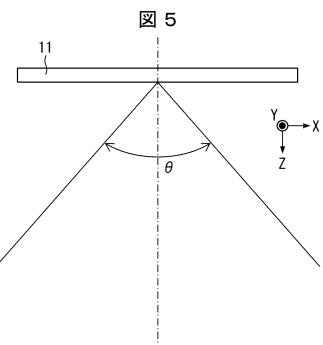
20

30

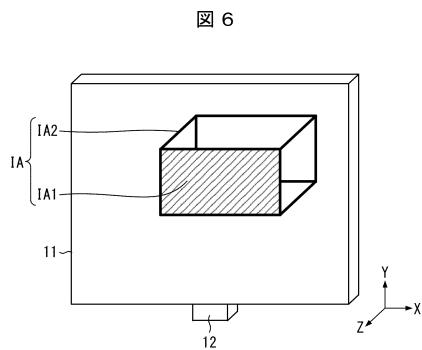
40

50

【図 5】



【図 6】



10

【図 7】

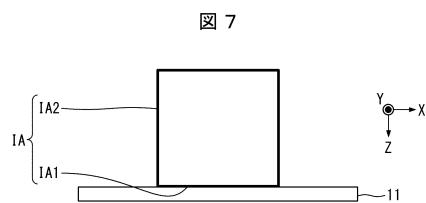
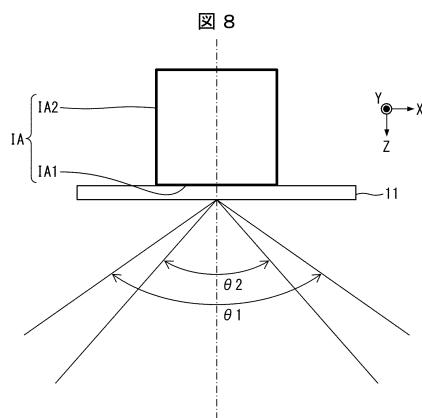


図 7

【図 8】



20

【図 9】

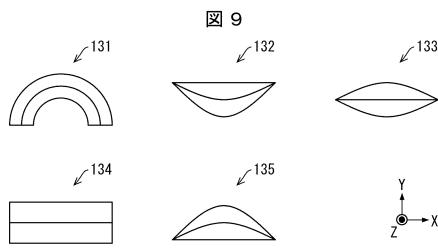
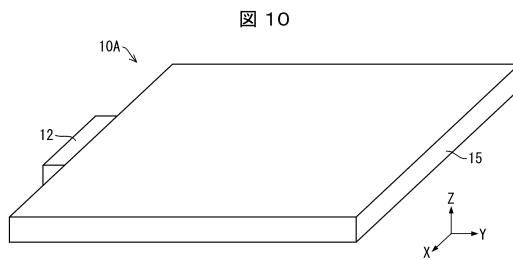


図 9

【図 10】



30

40

50

【図11】

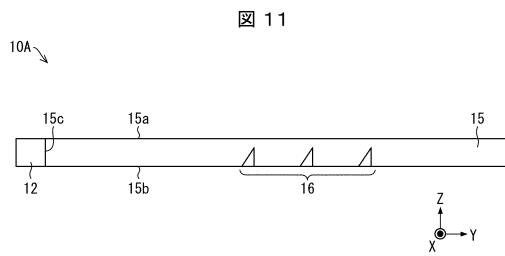
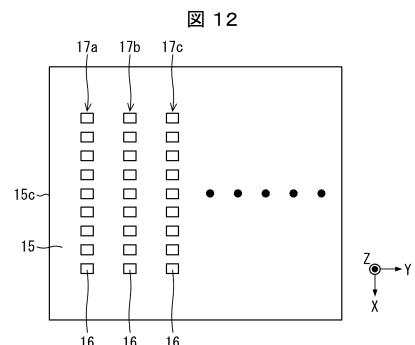


図 11

【図12】



【図14】

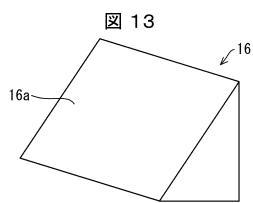


図 13

【図16】

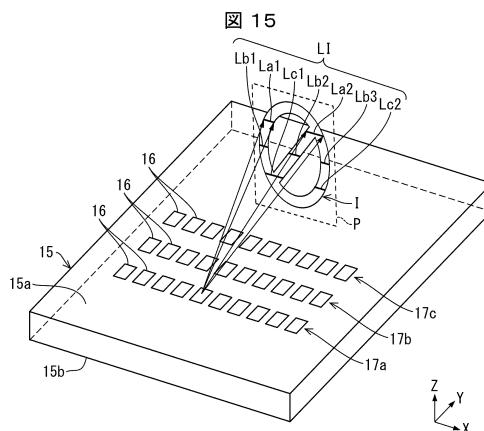


図 15



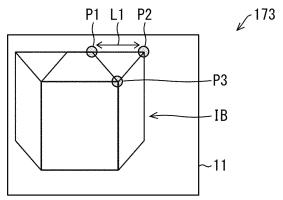
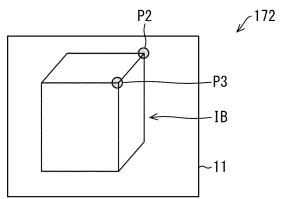
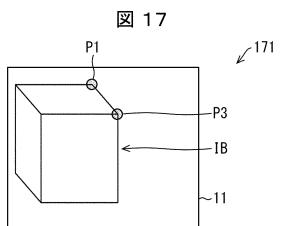
20

30

40

50

【図17】



10

20

30

40

50

フロントページの続き

審査官 鈴木 俊光

- (56)参考文献
- 特開2018-151557 (JP, A)
特開2016-018194 (JP, A)
米国特許出願公開第2013/0182457 (US, A1)
独国実用新案第202017106281 (DE, U1)
特開2020-144281 (JP, A)
特開2016-130835 (JP, A)
特開2017-032665 (JP, A)
特開2018-151556 (JP, A)
特開2017-032663 (JP, A)
- (58)調査した分野 (Int.Cl., DB名)
- G 02 B 30/00 - 30/60
G 02 B 6/00
G 02 B 5/00