

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載
 【部門区分】第6部門第2区分
 【発行日】平成17年11月17日(2005.11.17)

【公開番号】特開2000-199844(P2000-199844A)
 【公開日】平成12年7月18日(2000.7.18)
 【出願番号】特願平11-1514
 【国際特許分類第7版】

G 0 2 B 7/04

G 0 2 B 7/08

G 0 2 B 7/10

【F I】

G 0 2 B 7/04 D

G 0 2 B 7/08 B

G 0 2 B 7/10 Z

G 0 2 B 7/04 E

【手続補正書】

【提出日】平成17年10月3日(2005.10.3)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0020

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0020】

調整前のピント位置を p とし、ワイド端におけるピント位置 L_w とテレ端におけるピント位置 L_t を測定する。いまワイド端 (w)、中間焦点距離 (i)、テレ端 (t) におけるピント感度を K_w 、 K_i 、 K_t とすると、

$$p_w = K_w \times Z_{adj}$$

$$p_i = K_i \times Z_{adj}$$

$$p_t = K_t \times Z_{adj}$$

から、

$$\begin{aligned} Z_{adj} &= (p_t - p_w) / (K_t - K_w) \\ &= - (L_t - L_w) / (K_t - K_w) \end{aligned}$$

また、

$$F_{adj} = L_w + \frac{p_w}{K_i} = L_w - K_w (L_t - L_w) / (K_t - K_w)$$

$$\begin{aligned} L_i &= F_{adj} - p_i \\ &= L_w + (K_i - K_w) (L_t - L_w) / (K_t - K_w) \end{aligned}$$

であるから、 A_{adj} は、

$$\begin{aligned} A_{adj} &= -L_i / K_i \\ &= - \{ L_w / K_i + (1 - K_w / K_i) (L_t - L_w) / (K_t - K_w) \} \end{aligned}$$

で求めることができる。 L_w と L_t は測定値であり、 K_w 、 K_i 、 K_t はレンズデータからの値である。よって、各焦点距離における A_{adj} によるカムリングの回転角をメモリしておき、シャッターリリース時に、被写体距離データに基づくカムリングの回転角に、この A_{adj} によるカムリングの回転角を加えれば、機械的なピント調整を行うことなく、ソフト的にピント調整ができる。