

【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 3 区分

【発行日】平成30年4月26日(2018.4.26)

【公開番号】特開2017-41106(P2017-41106A)

【公開日】平成29年2月23日(2017.2.23)

【年通号数】公開・登録公報2017-008

【出願番号】特願2015-162425(P2015-162425)

【国際特許分類】

G 0 6 F 3/0484 (2013.01)

G 0 9 G 5/00 (2006.01)

G 0 9 G 5/10 (2006.01)

G 0 9 G 5/02 (2006.01)

G 0 9 G 5/36 (2006.01)

G 0 6 F 3/041 (2006.01)

G 0 6 F 3/0488 (2013.01)

【 F I 】

G 0 6 F 3/0484 1 5 0

G 0 9 G 5/00 5 5 0 C

G 0 9 G 5/10 B

G 0 9 G 5/02 B

G 0 9 G 5/36 5 1 0 V

G 0 9 G 5/00 5 1 0 G

G 0 6 F 3/041 6 0 2

G 0 6 F 3/041 6 4 0

G 0 6 F 3/0488

【手続補正書】

【提出日】平成30年3月12日(2018.3.12)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 4 4 】

そして、例えば図 8 (A) ~ 図 8 (D) に模式的に示したように、種別判定部 1 2 2 G は、接触位置検出部 1 2 2 D により検出されたユーザの接触位置 P c と、応力勾配算出部 1 2 2 F により求められた応力勾配 G s とに基づいて、ユーザによる表示部 1 0 (表示面) に対する接触態様の種別 D c 1 を求める。なお、この例では、そのような接触態様の種別 D c 1 として、右変形状態 (右接触状態 : 図 8 (A) 参照) と、左変形状態 (左接触状態 : 図 8 (B) 参照) と、凹変形状態 (左右接触状態 1 : 図 8 (C) 参照) と、凸変形状態 (左右接触状態 2 : 図 8 (D) 参照) との 4 種類が規定されている。このようにして接触態様の種別 D c 1 が判定できるのは、例えば図 8 (A) ~ 図 8 (D) 中の矢印で示したように、接触位置 P c および応力勾配 G s の各情報を利用すれば、ユーザによる接触態様 (接触状態 , 変形状態) の種別が類推可能であるからである。