

【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 20 年 5 月 22 日 (2008.5.22)

【公表番号】特表 2008-506974 (P2008-506974A)

【公表日】平成 20 年 3 月 6 日 (2008.3.6)

【年通号数】公開・登録公報 2008-009

【出願番号】特願 2007-517574 (P2007-517574)

【国際特許分類】

G 0 2 F 1/13363 (2006.01)

G 0 2 F 1/1335 (2006.01)

G 0 2 B 5/30 (2006.01)

【F I】

G 0 2 F 1/13363

G 0 2 F 1/1335 5 2 0

G 0 2 B 5/30

【手続補正書】

【提出日】平成 20 年 3 月 28 日 (2008.3.28)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 1 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1 2】

前記要素は以下の式に従って配向され、

【数 1】

$$(0 \ 0 \ 1) \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \theta_r) & \sin(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ -\sin(2 \cdot \theta_r) & \cos(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) & -\sin\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) \\ 0 & \sin\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) & \cos\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \theta_r) & -\sin(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ \sin(2 \cdot \theta_r) & \cos(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \varepsilon) \cdot \cos(2 \cdot \phi) & 0 \\ \cos(2 \cdot \varepsilon) \cdot \sin(2 \cdot \phi) & 0 \\ \sin(2 \cdot \varepsilon) & 0 \end{bmatrix} = 0$$

ここで、ファイおよびイプシロンは、前記反射型 LC パネルによって入力偏光から変換された偏光状態を記述する配向および楕円率角であり、ガンマ r およびシータ r は、前記光学要素の面内位相差および配向であり、ラムダは、補償された光の波長である、請求項 1 に記載の光学要素。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 2 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 2 3】

前記光学要素の配向は以下の式に従って選択され、

## 【数 1】

$$(0 \ 0 \ 1) \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \theta_r) & \sin(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ -\sin(2 \cdot \theta_r) & \cos(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) & -\sin\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) \\ 0 & \sin\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) & \cos\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \theta_r) & -\sin(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ \sin(2 \cdot \theta_r) & \cos(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \varepsilon) \cdot \cos(2 \cdot \phi) & 0 \\ \cos(2 \cdot \varepsilon) \cdot \sin(2 \cdot \phi) & 0 \\ \sin(2 \cdot \varepsilon) & 0 \end{bmatrix} = 0$$

ここで、ファイおよびイプシロンは、前記反射型 LC パネルによって入力偏光から変換された偏光状態を記述する配向および楕円率角であり、ガンマ r およびシータ r は、前記光学要素の面内位相差および配向であり、ラムダは、補償された光の波長である、請求項 19 から 22 のいずれか 1 項に記載の光学システム。

## 【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0013】

ポアンカレ球 (D. Goldstein, Polarized Light, at ch. 12 (2nd ed., 2003) 参照。これは本明細書において参考として組み入れられる) を、偏光を表現かつ変換する手段として用いると、上記表現は以下のように記すことができる。

## 【数 1】

$$(0 \ 0 \ 1) \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \theta_r) & \sin(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ -\sin(2 \cdot \theta_r) & \cos(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) & -\sin\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) \\ 0 & \sin\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) & \cos\left(\frac{2 \cdot \pi \cdot \Gamma_r}{\lambda}\right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \theta_r) & -\sin(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ \sin(2 \cdot \theta_r) & \cos(2 \cdot \theta_r) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot \varepsilon) \cdot \cos(2 \cdot \phi) & 0 \\ \cos(2 \cdot \varepsilon) \cdot \sin(2 \cdot \phi) & 0 \\ \sin(2 \cdot \varepsilon) & 0 \end{bmatrix} = 0$$