

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第6226685号  
(P6226685)

(45) 発行日 平成29年11月8日 (2017. 11. 8)

(24) 登録日 平成29年10月20日 (2017. 10. 20)

(51) Int. Cl.

F 1

G O 2 B 15/20 (2006. 01)

G O 2 B 15/20

G O 2 B 13/18 (2006. 01)

G O 2 B 13/18

請求項の数 23 (全 24 頁)

(21) 出願番号 特願2013-212778 (P2013-212778)  
 (22) 出願日 平成25年10月10日 (2013. 10. 10)  
 (65) 公開番号 特開2015-75689 (P2015-75689A)  
 (43) 公開日 平成27年4月20日 (2015. 4. 20)  
 審査請求日 平成28年10月3日 (2016. 10. 3)

(73) 特許権者 000001007  
 キヤノン株式会社  
 東京都大田区下丸子3丁目30番2号  
 (74) 代理人 100086818  
 弁理士 高梨 幸雄  
 (72) 発明者 杉田 茂宣  
 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キ  
 ヤノン株式会社内

審査官 堀井 康司

(56) 参考文献 特開2013-011914 (JP, A)  
 )  
 特開平07-294817 (JP, A)

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】ズームレンズ及びそれを有する撮像装置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

物体側から像側へ順に配置された、正の屈折力の第1レンズ群、負の屈折力の第2レンズ群、正の屈折力の第3レンズ群、負の屈折力の第4レンズ群、開口絞りを含む正の屈折力の第5レンズ群、正の屈折力の第6レンズ群からなり、ズームングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化するズームレンズにおいて、

前記第3レンズ群と前記第4レンズ群のうち焦点距離の絶対値が小さい方をレンズ群F A、絶対値が大きい方をレンズ群F Bとするとき、

前記レンズ群F Aは2枚以下のレンズからなり、無限遠から第1の有限距離へのフォーカシングに際して前記レンズ群F Aは前記レンズ群F B側へ移動し、

少なくとも一部のズーム範囲における前記第1の有限距離よりも近距離の第2の有限距離へのフォーカシングに際して、前記レンズ群F Aは前記レンズ群F B側へ移動し、前記レンズ群F Bは前記レンズ群F Aの移動方向と同じ方向へ移動することを特徴とするズームレンズ。

【請求項 2】

前記レンズ群F Aの焦点距離を $f_{FA}$ 、前記レンズ群F Bの焦点距離を $f_{FB}$ とするとき、

$$1.05 < -f_{FB} / f_{FA} < 2.50$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項1に記載のズームレンズ。

【請求項 3】

広角端における前記第4レンズ群の横倍率を  $n_w$  とするとき、

$$|n_w| < 1.0$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項1又は2に記載のズームレンズ。

【請求項4】

望遠端における前記第4レンズ群の横倍率を  $n_t$  とするとき、

$$|n_t| < 1.0$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項1乃至3のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項5】

前記第3レンズ群の焦点距離を  $F_p$ 、広角端における、前記第1レンズ群及び前記第2レンズ群の合成焦点距離を  $F_{fw}$  とするとき、

$$0.3 < -F_{fw} / F_p < 2.0$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項1乃至4のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項6】

前記第3レンズ群の焦点距離を  $F_p$ 、望遠端における、前記第1レンズ群及び第2レンズ群の合成焦点距離を  $F_{ft}$  とするとき、

$$0.3 < -F_{ft} / F_p < 2.0$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項1乃至5のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項7】

前記第4レンズ群の焦点距離を  $F_n$ 、広角端における、前記第5レンズ群及び前記第6レンズ群の合成焦点距離を  $F_{rw}$  とするとき、

$$0.30 < -F_{rw} / F_n < 0.95$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項1乃至6のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項8】

前記第4レンズ群の焦点距離を  $F_n$ 、望遠端における、前記第5レンズ群及び前記第6レンズ群の合成焦点距離を  $F_{rt}$  とするとき、

$$0.30 < -F_{rt} / F_n < 0.95$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項1乃至7のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項9】

前記レンズ群F Bは2枚以下のレンズからなることを特徴とする請求項1乃至8のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項10】

前記レンズ群F Aと前記レンズ群F Bの望遠端における間隔が、前記レンズ群F Aと前記レンズ群F Bの広角端における間隔よりも大きくなるように、前記レンズ群F Aは、ズームングに際して他のレンズ群とは異なる軌跡で移動することを特徴とする請求項1乃至9のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項11】

前記レンズ群F Aは前記第4レンズ群であり、前記レンズ群F Bは第3レンズ群であることを特徴とする請求項1乃至10のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項12】

前記レンズ群F Aは前記第3レンズ群であり、前記レンズ群F Bは第4レンズ群であることを特徴とする請求項1乃至10のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項13】

物体側から像側へ順に配置された、負の屈折力の第1レンズ群、正の屈折力の第2レンズ群、負の屈折力の第3レンズ群、開口絞りを含む正の屈折力の第4レンズ群、正の屈折力の第5レンズ群からなり、ズームングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化するズー

10

20

30

40

50

ムレンズにおいて、

前記第 3 レンズ群の焦点距離の絶対値は前記第 2 レンズ群の焦点距離の絶対値よりも小さく、

前記第 3 レンズ群は 2 枚以下のレンズからなり、無限遠から第 1 の有限距離へのフォーカシングに際して前記第 3 レンズ群は前記第 2 レンズ群側へ移動し、

少なくとも一部のズーム範囲における前記第 1 の有限距離よりも近距離の第 2 の有限距離へのフォーカシングに際して、前記第 3 レンズ群は前記第 2 レンズ群側へ移動し、前記第 2 レンズ群は前記第 3 レンズ群の移動方向と同じ方向へ移動することを特徴とするズームレンズ。

【請求項 14】

前記第 3 レンズ群の焦点距離を  $F_n$ 、前記第 2 レンズ群の焦点距離を  $F_p$  とするとき、  
 $1.05 < -F_n / F_p < 2.50$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項 13 に記載のズームレンズ。

【請求項 15】

広角端における前記第 3 レンズ群の横倍率を  $n_w$  とするとき、  
 $|n_w| < 1.0$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項 13 又は 14 に記載のズームレンズ。

【請求項 16】

望遠端における前記第 3 レンズ群の横倍率を  $n_t$  とするとき、  
 $|n_t| < 1.0$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項 13 乃至 15 のいずれか 1 項に記載のズームレンズ。

【請求項 17】

前記第 2 レンズ群の焦点距離を  $F_p$ 、広角端における前記第 1 レンズ群の焦点距離を  $F_{fw}$  とするとき、

$$0.3 < -F_{fw} / F_p < 2.0$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項 13 乃至 16 のいずれか 1 項に記載のズームレンズ。

【請求項 18】

前記第 2 レンズ群の焦点距離を  $F_p$ 、望遠端における前記第 1 レンズ群の焦点距離を  $F_{ft}$  とするとき、

$$0.3 < -F_{ft} / F_p < 2.0$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項 13 乃至 17 のいずれか 1 項に記載のズームレンズ。

【請求項 19】

前記第 3 レンズ群の焦点距離を  $F_n$ 、広角端における、前記第 4 レンズ群及び前記第 5 レンズ群の合成焦点距離を  $F_{rw}$  とするとき、

$$0.30 < -F_{rw} / F_n < 0.95$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項 13 乃至 18 のいずれか 1 項に記載のズームレンズ。

【請求項 20】

前記第 3 レンズ群の焦点距離を  $F_n$ 、望遠端における、前記第 4 レンズ群及び前記第 5 レンズ群の合成焦点距離を  $F_{rt}$  とするとき、

$$0.30 < -F_{rt} / F_n < 0.95$$

なる条件式を満たすことを特徴とする請求項 13 乃至 19 のいずれか 1 項に記載のズームレンズ。

【請求項 21】

前記第 2 レンズ群は 2 枚以下のレンズからなることを特徴とする請求項 13 乃至 20 のいずれか 1 項に記載のズームレンズ。

【請求項 22】

前記第2レンズ群と前記第3レンズ群の望遠端における間隔が、前記第2レンズ群と前記第3レンズ群の広角端における間隔よりも大きくなるように、前記第3レンズ群は、ズームングに際して他のレンズ群とは異なる軌跡で移動することを特徴とする請求項13乃至21のいずれか1項に記載のズームレンズ。

【請求項23】

請求項1乃至22のいずれか1項に記載のズームレンズと、該ズームレンズによって形成された像を受光する撮像素子を有することを特徴とする撮像装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、ズームレンズ及びそれを有する撮像装置に関し、例えばデジタルスチルカメラ、デジタルビデオカメラ、TVカメラ、監視カメラ等の撮像光学系に好適なものである。

【背景技術】

【0002】

従来、撮像装置に用いられる撮像光学系には、より至近距離にフォーカス（合焦）することができ、しかも無限遠から至近距離に至る全物体距離にわたり高い光学性能を有することが要望されている。また高速度でしかも高精度にフォーカスすることができることが要望されている。特にオートフォーカス（自動合焦）を行う際には、フォーカス速度（合焦速度）が速いことが要望されている。

【0003】

一方、近年の一眼レフカメラ等の撮像装置では動画撮影機能を有すること、動画撮影中にオートフォーカスすることが要望されている。動画を撮影するときのオートフォーカス方式としては、撮像信号中の高周波成分を検出することによって撮影光学系の合焦状態を評価する、高周波検出方式（TV-AF方式）が多く用いられている。

【0004】

TV-AF方式においては、フォーカスレンズ群を光軸方向に高速に微小振動させ、そのとき得られる撮像信号を用いる。このためTV-AF方式では、フォーカスレンズ群が小型軽量であることが必要となってくる。

【0005】

従来、ズームレンズのフォーカス方式には、ズームタイプに適した種々なフォーカス方式が採用されている（特許文献1～3）。特許文献1では、物体側から像側へ順に、正、負、負、正、正の屈折力の第1レンズ群乃至第5レンズ群からなり、各レンズ群間隔を変えてズームングを行うズームレンズにおいて、第3レンズ群でフォーカシングを行っている。特許文献2では物体側から像側へ順に、正、負、正、正、正の屈折力の第1レンズ群乃至第5レンズ群からなり、各レンズ群を移動させてズームングを行うズームレンズにおいて、第3レンズ群でフォーカシングを行っている。

【0006】

特許文献3では物体側から像側へ順に、正、負、正、正、負、負の屈折力の第1レンズ群乃至第6レンズ群からなり、各レンズ群を移動させてズームングを行うズームレンズにおいて、第4レンズ群を移動させてフォーカシングを行っている。また特許文献3では第2レンズ群から第6レンズ群を移動させて通常の撮影領域よりも近距離（至近）のフォーカシングを行うマクロ撮影を行っている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0007】

【特許文献1】特開2009-251117号公報

【特許文献2】特開2009-251114号公報

【特許文献3】特開2006-301474号公報

【発明の概要】

## 【発明が解決しようとする課題】

## 【0008】

近年、撮像装置に用いられるズームレンズには高速でしかも高精度にフォーカシングができ、しかも無限遠から至近に至る物体距離全般にわたり高い光学性能を有することが要望されている。高速にフォーカシングを行うことができるズームレンズを得るには、ズームタイプ及びフォーカスレンズ群の数やそれらの移動条件等を適切に構成することが重要になってくる。

## 【0009】

特に全系の小型化を図り、所定のズーム比を確保しつつ通常の撮影距離よりも短い至近のマクロ撮影を行うには、通常の撮影距離及びマクロ撮影において移動させるレンズ群、該レンズ群の屈折力そして移動方向等を適切に設定することが重要になってくる。これらの構成が不適切であると、全系の小型化を図りつつ、所定のズーム比を確保し無限遠から至近に至る物体距離全般にわたり、高い光学性能を有するズームレンズを得るのが困難になってくる。

## 【0010】

本発明は、物体距離全般にわたり高い光学性能を有し、フォーカスを高速に行うことができ、また、少なくとも一部のズーム範囲で、より近距離に合焦可能な機構を持つズームレンズ及びそれを有する撮像装置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】

## 【0011】

本発明のズームレンズは、物体側から像側へ順に配置された、正の屈折力の第1レンズ群、負の屈折力の第2レンズ群、正の屈折力の第3レンズ群、負の屈折力の第4レンズ群、開口絞りを含む正の屈折力の第5レンズ群、正の屈折力の第6レンズ群からなり、ズームングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化するズームレンズにおいて、

前記第3レンズ群と前記第4レンズ群のうち焦点距離の絶対値が小さい方をレンズ群F A、絶対値が大きい方をレンズ群F Bとすると、

前記レンズ群F Aは2枚以下のレンズからなり、無限遠から第1の有限距離へのフォーカシングに際して前記レンズ群F Aは前記レンズ群F B側へ移動し、

少なくとも一部のズーム範囲における前記第1の有限距離よりも近距離の第2の有限距離へのフォーカシングに際して、前記レンズ群F Aは前記レンズ群F B側へ移動し、前記レンズ群F Bは前記レンズ群F Aの移動方向と同じ方向へ移動することを特徴としている。 この他本発明のズームレンズは、物体側から像側へ順に配置された、負の屈折力の第1レンズ群、正の屈折力の第2レンズ群、負の屈折力の第3レンズ群、開口絞りを含む正の屈折力の第4レンズ群、正の屈折力の第5レンズ群からなり、ズームングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化するズームレンズにおいて、

前記第3レンズ群の焦点距離の絶対値は前記第2レンズ群の焦点距離の絶対値よりも小さく、

前記第3レンズ群は2枚以下のレンズからなり、無限遠から第1の有限距離へのフォーカシングに際して前記第3レンズ群は前記第2レンズ群側へ移動し、

少なくとも一部のズーム範囲における前記第1の有限距離よりも近距離の第2の有限距離へのフォーカシングに際して、前記第3レンズ群は前記第2レンズ群側へ移動し、前記第2レンズ群は前記第3レンズ群の移動方向と同じ方向へ移動することを特徴としている。

## 【発明の効果】

## 【0012】

本発明によれば、物体距離全般にわたり高い光学性能を有し、フォーカスを高速に行うことができ、また少なくとも一部のズーム範囲で、より近距離に合焦可能な機構を持つズームレンズが得られる。

## 【図面の簡単な説明】

## 【0013】

【図 1】本発明の実施例 1 におけるレンズ断面図

【図 2】(A), (B) 本発明における数値実施例 1 のズームレンズを mm 単位で表したときの広角端における無限遠と通常モードでの近距離 (0.39 m) における収差図

【図 3】(A), (B) 本発明における数値実施例 1 のズームレンズを mm 単位で表したときの望遠端における無限遠と通常モードでの近距離 (0.39 m) における収差図

【図 4】本発明における数値実施例 1 のズームレンズを mm 単位で表したときの中間ズーム域におけるマクロ撮影モードでの至近 (0.28 m) における収差図

【図 5】本発明の実施例 2 におけるレンズ断面図

【図 6】(A), (B) 本発明における数値実施例 2 のズームレンズを mm 単位で表したときの広角端における無限遠と通常モードでの近距離 (0.3 m) における収差図

10

【図 7】(A), (B) 本発明における数値実施例 2 のズームレンズを mm 単位で表したときの望遠端における無限遠と通常モードでの近距離 (0.3 m) における収差図

【図 8】本発明における数値実施例 2 のズームレンズを mm 単位で表したときの中間ズーム域におけるマクロ撮影モードでの至近 (0.2 m) における収差図

【図 9】本発明の実施例 3 におけるレンズ断面図

【図 10】(A), (B) 本発明における数値実施例 3 のズームレンズを mm 単位で表したときの広角端における無限遠と通常モードでの近距離 (0.5 m) における収差図

【図 11】(A), (B) 本発明における数値実施例 3 のズームレンズを mm 単位で表したときの望遠端における無限遠と通常モードでの近距離 (0.5 m) における収差図

【図 12】本発明における数値実施例 3 のズームレンズを mm 単位で表したときの中間ズーム域におけるマクロ撮影モードでの至近 (0.25 m) における収差図

20

【図 13】本発明の撮像装置の要部概略図

【発明を実施するための形態】

【0014】

以下、本発明のズームレンズ及びそれを有する撮像装置の実施例について説明する。本発明のズームレンズは、物体側から像側へ順に配置された、正の屈折力のレンズ群  $L_p$ 、負の屈折力のレンズ群  $L_n$ 、ズミングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化する。レンズ群  $L_n$  よりも像側に開口絞りが配置されている。レンズ群  $L_p$  とレンズ群  $L_n$  のうち焦点距離の絶対値が小さい方（屈折力の絶対値が大きい方）をレンズ群  $F_A$ 、絶対値が大きい方をレンズ群  $F_B$  とする。レンズ群  $F_A$  は 2 枚以下のレンズより構成されている。

30

【0015】

無限遠から近距離（第 1 の有限距離）への通常の撮影領域におけるフォーカシングに際してレンズ群  $F_A$  はレンズ群  $F_B$  側へ移動する。そして少なくとも一部のズーム範囲における近距離から至近距離（近距離よりも更に短い距離）（第 1 の有限距離よりも近距離の第 2 の有限距離）へのフォーカシングに際して、レンズ群  $F_A$  はレンズ群  $F_B$  側へ移動し、レンズ群  $F_B$  はレンズ群  $F_A$  の位置とは反対側へ移動する。即ち、レンズ群  $F_B$  はレンズ群  $F_A$  の移動方向と同じ方向へ移動する。これによって、近距離（第 1 の有限距離）から更なる距離の短い至近距離（第 2 の有限距離）にフォーカシング（マクロフォーカシング）を行い、マクロ撮影を行う。

【0016】

40

図 1 は本発明の実施例 1 の広角端におけるレンズ断面図である。図 2 (A), (B) は本発明における数値実施例 1 のズームレンズを mm 単位で表したときの広角端における無限遠と通常モード（通常の撮影範囲）での第 1 の有限距離である近距離 (0.39 m) における収差図である。

【0017】

図 3 (A), (B) は本発明における数値実施例 1 のズームレンズを mm 単位で表したときの望遠端における無限遠と通常モードでの近距離 (0.39 m) における収差図である。図 4 は本発明における数値実施例 1 のズームレンズを mm 単位で表したときの中間ズーム域におけるマクロ撮影モード（マクロ撮影）での第 2 の有限距離である至近 (0.28 m) における収差図である。

50

## 【0018】

図5は本発明の実施例2の広角端におけるレンズ断面図である。図6(A)、(B)は本発明における数値実施例2のズームレンズをmm単位で表したときの広角端における無限遠と通常モード(通常の撮影範囲)での近距離(0.3m)における収差図である。図7(A)、(B)は本発明における数値実施例2のズームレンズをmm単位で表したときの望遠端における無限遠と通常モードでの近距離(0.3m)における収差図である。図8は本発明における数値実施例2のズームレンズをmm単位で表したときの中間ズーム域におけるマクロ撮影モード(マクロ撮影)での至近(0.2m)における収差図である。

## 【0019】

図9は本発明の実施例3の広角端におけるレンズ断面図である。図10(A)、(B)は本発明における数値実施例3のズームレンズをmm単位で表したときの広角端における無限遠と通常モード(通常の撮影範囲)での近距離(0.5m)における収差図である。図11(A)、(B)は本発明における数値実施例3のズームレンズをmm単位で表したときの望遠端における無限遠と通常モードでの近距離(0.5m)における収差図である。

## 【0020】

図12は本発明における数値実施例3のズームレンズをmm単位で表したときの中間ズーム域におけるマクロ撮影モード(マクロ撮影)での至近(0.25m)における収差図である。図13は本発明のズームレンズを備える一眼レフカメラ(撮像装置)の要部概略図である。

## 【0021】

各実施例のズームレンズはビデオカメラやデジタルカメラそして銀塩フィルムカメラ等の撮像装置に用いられる撮像光学系である。レンズ断面図において、左方が物体側(前方)で、右方が像側(後方)である。レンズ断面図において、 $i$ は物体側からのレンズ群の順番を示し、 $L_i$ は第 $i$ レンズ群である。 $LF$ は1以上のレンズ群を有する前方レンズ系である。 $LR$ は1以上のレンズ群を有する後方レンズ系である。

## 【0022】

$SP$ は開口絞りである。 $IP$ は像面であり、ビデオカメラやデジタルスチルカメラの撮影光学系として使用する際にはCCDセンサやCMOSセンサ等の固体撮像素子(光電変換素子)の撮像面であり、銀塩フィルム用カメラのときはフィルム面である。矢印は広角端から望遠端へのズーミングにおける各レンズ群の移動軌跡を示している。またFocusで示す矢印は無限遠から近距離へのフォーカシングに際してのレンズ群の移動方向を示している。Macroで示す矢印はマクロ撮影に際してのレンズ群の移動方向を示している。

## 【0023】

収差図のうち、球面収差図において実線は $d$ 線、破線は $g$ 線である。非点収差図において破線は $d$ 線でのメリディオナル像面、実線は $d$ 線でのサジタル像面である。また、歪曲を示す図は $d$ 線における歪曲を示している。倍率色収差は $g$ 線について示している。 $F_n$ はFナンバー、 $\theta$ は半画角(度)である。尚、以下の各実施例において広角端と望遠端は変倍用レンズ群が機構上光軸上を移動可能な範囲の両端に位置したときのズーム位置をいう。

## 【0024】

各実施例のズームレンズは、物体側から像側へ順に、正の屈折力のレンズ群 $L_p$ 、負の屈折力のレンズ群 $L_n$ 、開口絞り $SP$ を有する。そしてズーミングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化する。レンズ断面図において $FA$ はレンズ群 $FA$ であり、レンズ群 $L_p$ とレンズ群 $L_n$ のうち焦点距離の絶対値が小さい方(屈折力の絶対値が大きい方)である。 $FB$ はレンズ群 $FB$ であり、絶対値が大きい方である。無限遠から近距離へのフォーカシングに際してレンズ群 $FA$ は矢印Focusのようにレンズ群 $FB$ 側へ移動する。

## 【0025】

マクロ撮影の際にはレンズ群 $FA$ はレンズ群 $FB$ 側へ移動し、レンズ群 $FB$ はレンズ群 $FA$ が位置する方向とは反対側へ移動する。即ちレンズ群 $FB$ はレンズ群 $FA$ の移動方向

10

20

30

40

50

と同じ方向へ移動する。このときレンズ群 F A とレンズ群 F B の移動速度は異なる。これにより、近距離から更なる距離の短い至近距離にマクロフォーカシングを行っている。

【 0 0 2 6 】

本発明のズームレンズの特徴について説明する。フォーカス用のレンズ群（フォーカス群）が少ないレンズ枚数で構成されるズームレンズでは、フォーカス群のパワー（屈折力）を強め過ぎると、フォーカス群の残収差が大きくなり、物体距離の変化による収差変動が著しく大きくなっていく。そのため、フォーカス群の小型軽量化を図りつつ、物体距離の変化による収差変動の軽減を図ろうとすると、フォーカス群のフォーカシングに際しての移動量が増えてしまう。この結果、変倍用のレンズ群が移動するスペースも確保しなければならず、全系が大型化してくる。

10

【 0 0 2 7 】

特許文献 1 において、フォーカス群である第 3 レンズ群のパワーを強めて第 3 レンズ群のフォーカス移動量を抑えようとする、第 2 レンズ群と第 3 レンズ群を合成した負の屈折力の合成系の前側主点位置が、第 3 レンズ群側に移動してしまう。それは即ち、正、負、負、正の屈折力のレンズ群よりなる 4 群ズームでの広角端において、第 1 レンズ群とバリエーターである第 2 レンズ群との間隔を広げることと同義であり、広画角化に著しく不利である。

【 0 0 2 8 】

また、特許文献 1 では、フォーカス群である第 3 レンズ群を広角端においては第 2 レンズ群側に、望遠端において第 4 レンズ群側に間隔を詰めるよう、ズーミングに際して移動させることで、変倍効果を得ている。ところが、第 2 レンズ群と第 3 レンズ群の間隔をフォーカス移動分だけ確保する必要があるため、第 2 レンズ群の第 4 レンズ群側への移動が制限され、やはり通常の 4 群ズームレンズと比較すると、バリエーターとしての変倍効果を大きく逸している。

20

【 0 0 2 9 】

特許文献 2 において、第 4 レンズ群の正のパワーが、フォーカス群である第 3 レンズ群側に分配されている。そして第 3 レンズ群と第 4 レンズ群の主点位置が第 3 レンズ群側に移動するため、広角端においてバックフォーカスを確保することが困難になっている。また、広角端から望遠端へのズーミングに際し、第 3 レンズ群は第 2 レンズ群側に詰めているが、第 4 レンズ群は第 3 レンズ群のフォーカス移動分だけ、第 2 レンズ群側に詰めることができず、やはり通常の 4 群ズームに比べて変倍効果を逸している。

30

【 0 0 3 0 】

本発明者は、ズームレンズの中に正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  のペアより成るパワーが緩いレンズ系を設けて、焦点距離の絶対値が小さい方（屈折力の絶対値が大きい方）のレンズ群 F A でフォーカシングを行うのが良いことを見出した。

【 0 0 3 1 】

正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  は、合成したレンズ系として緩いパワーになるため、ズームレンズ全体のパワー配置に影響を与えることがなく、ズーミングによる収差変動を良好に補正することができる。また、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  のパワーを共に強めることで、合成レンズ系のパワーが維持された状態で、フォーカス用のレンズ群のフォーカス移動量を小さくすることができる。

40

【 0 0 3 2 】

また、開口絞り S P より物体側の発散光束中に、物体側より正の屈折力のレンズ群  $L_p$  、負の屈折力のレンズ群  $L_n$  の順に配置することで、レンズ群  $L_p$  とレンズ群  $L_n$  の間をアフォーカルにし、フォーカシングに際しての軸上光線の入射高の変化を小さくしている。また、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  、負の屈折力のレンズ群  $L_n$  を連続して配置することで、それぞれのレンズ群位置での軸外光線の入射高も近くなり、お互いで発生する軸外収差を良好に相殺している。

【 0 0 3 3 】

また、広角端から望遠端へのズーミングに際し、共に比較的強いパワーの正の屈折力の

50



レンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  をお互いの間隔を広げるように移動させることで、変倍効果を得ている。そしてフォーカス用のレンズ群の駆動分のスペースを無駄なくズームングの際に活用している。それにより、小型軽量なフォーカス機構を有しながら、全ズーム域、全フォーカス域で良好な光学性能を有し、かつ全系の小型化を達成している。

#### 【 0 0 3 4 】

次に、本発明ではこの構成をベースに、更に全系の小型化を図りつつマクロ撮影モードを付加している。次に、このときの光学性能の原理について説明する。後述する各実施例のズームレンズでは正の屈折力のレンズ群  $L_p$  の物体側の空気間隔は、広角端において開いており、望遠端において最も狭まっている。そのため、望遠端以外では、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  を物体側に寄せることが出来る。その時、負の屈折力のレンズ群  $L_n$  も正の屈折力のレンズ群  $L_p$  との間隔を極限まで狭めるように駆動可能な機構にすることで、望遠端以外においてフォーカス駆動量が増加することになる。

#### 【 0 0 3 5 】

この時、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  のパワーを負の屈折力のレンズ群  $L_n$  より弱くしておけば、より至近側へのフォーカスが容易になる。以上の方法により、全系の小型化を図りつつ、マクロ撮影モードを達成しつつ、動画撮影にも適した小型軽量なレンズ群でフォーカスができるズームレンズを得ている。尚、本発明のズームレンズは、レンズ群  $F_A$  で無限遠から近距離へのフォーカシングを行う。そしてレンズ群  $F_B$  とレンズ群  $F_A$  で近距離から更に短い距離の至近へのマクロフォーカシングを行っている。

#### 【 0 0 3 6 】

次に、各実施例のズームレンズにおける形態を述べる。各実施例のズームレンズは、物体側から像側へ順に、正の屈折力のレンズ群  $L_p$ 、負の屈折力のレンズ群  $L_n$ 、開口絞りを含んでいる。そして焦点距離の絶対値が小さい方をレンズ群  $F_A$ 、大きい方をレンズ群  $F_B$  としている。そしてレンズ群  $F_A$  が 2 枚以下のレンズで構成されている。そしてレンズ群  $F_A$  をレンズ群  $F_B$  側へ駆動させることで無限遠から近距離へのフォーカシングを行っている。

#### 【 0 0 3 7 】

そして、少なくとも一部のズーム範囲において、レンズ群  $F_A$  はレンズ群  $F_B$  側へ移動し、レンズ群  $F_B$  がレンズ群  $F_A$  の位置する方向とは反対側へ移動する。即ち、レンズ群  $F_A$  とレンズ群  $F_B$  は互いに異なった速度で同方向に移動する。このように、レンズ群  $F_B$  の移動に伴い、レンズ群  $F_A$  の移動領域が増加するようにしている。

#### 【 0 0 3 8 】

このときのレンズ群  $F_A$  の移動領域の増加により、近距離より更に距離の短い至近へのフォーカシングを行っている。軸上光線が発散している開口絞り  $SP$  より物体側に、物体側より像側へ順に、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  を配置する。これにより、それらの間を通る軸上光線を略アフォーカルにし、レンズ群  $F_A$  でフォーカシングする際、軸上光線の入射高の変動を軽減している。

#### 【 0 0 3 9 】

また、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  を連続して配置することで、それぞれのレンズ群位置での軸外光線の入射高も近くなり、お互いで発生する軸外収差を良好に相殺している。また、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  を連続して配置することで、それらの合成パワーを緩く保った上で、お互いのパワーを強くすることができるようにしている。

#### 【 0 0 4 0 】

これによりレンズ群  $F_A$  でフォーカシングする際のフォーカス移動量を小さくしている。それにより、レンズ群  $F_A$  が、2 枚以下の少ないレンズ構成に関わらず、フォーカス移動量を小さくかつ、フォーカシングによる収差変動も小さくすることができ、更にズームングに際して変倍効果も得ることができる。

#### 【 0 0 4 1 】

また、少なくとも一部のズーム範囲において、レンズ群 F B をレンズ群 F A との間隔を広げるように移動可能とし、かつそれにより広がった間隔をレンズ群 F A が詰めるように移動することで、移動量を増やし、より短い距離への至近撮影を容易にしている。この時も、前述したように各収差の相殺関係は維持され、これにより物体距離の変動による収差変動を抑えている。

#### 【 0 0 4 2 】

後述する各数値実施例におけるマクロ撮影モードは、全ズーム範囲中の中間ズーム域における、最近接合焦時の状態を代表して示している。レンズ群 F B 群がマクロ駆動する方向に隣接するレンズ群と、十分な間隔があるズームポジションであれば、全ズーム範囲中の任意のズームポジションで近接撮影ができる。

#### 【 0 0 4 3 】

例えば、実施例 1 ~ 3 においては、ズーム比を極力確保するべく、望遠端にてレンズ群 F B とそれと隣接するレンズ群とが、必要最低限の間隔を残して接近する。このため、望遠端のみマクロ撮影が困難となるが、それ以外のズームポジションでは、隣接するレンズ群との間隔があるため、マクロ撮影が容易である。尚、ズーム比を減らし、望遠端においても隣接するレンズ群との間隔を確保すれば、望遠端においてもマクロ撮影ができる。

#### 【 0 0 4 4 】

以上のように各実施例によれば、小型簡易構造でマクロ撮影モードを達成しつつ、動画撮影にも適した小型軽量のフォーカス群を有するズームレンズを得ることができる。

#### 【 0 0 4 5 】

実施例 1、3 は、物体側から像側へ順に配置された、正の屈折力の第 1 レンズ群 L 1、負の屈折力の第 2 レンズ群 L 2、正の屈折力の第 3 レンズ群 L 3、負の屈折力の第 4 レンズ群 L 4、開口絞り S P を含む正の屈折力の第 5 レンズ群 L 5、正の屈折力の第 6 レンズ群 L 6 からなる。そして、ズーミングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化する。

第 3 レンズ群 L 3 と第 4 レンズ群 L 4 のうち焦点距離の絶対値が小さい方をレンズ群 F A、絶対値が大きい方をレンズ群 F B とする。

レンズ群 F A は 2 枚以下のレンズからなる。無限遠から第 1 の有限距離へのフォーカシングに際してレンズ群 F A はレンズ群 F B 側へ移動する。

少なくとも一部のズーム範囲における第 1 の有限距離よりも近距離の第 2 の有限距離へのフォーカシングに際して、レンズ群 F A はレンズ群 F B 側へ移動し、レンズ群 F B はレンズ群 F A の移動方向と同じ方向へ移動する。

実施例 1 において、レンズ群 F A は第 4 レンズ群 L 4 であり、レンズ群 F B は第 3 レンズ群 L 3 である。

実施例 3 において、レンズ群 F A は第 3 レンズ群 L 3 であり、レンズ群 F B は第 4 レンズ群 L 4 である。

実施例 1、3 において、レンズ群 F A の焦点距離を  $f_{FA}$ 、レンズ群 F B の焦点距離を  $f_{FB}$  とする。

広角端における第 4 レンズ群 L 4 の横倍率を  $n_w$  とする。

望遠端における第 4 レンズ群 L 4 の横倍率を  $n_t$  とする。

第 3 レンズ群 L 3 の焦点距離を  $F_p$ 、広角端における、第 1 レンズ群 L 1 及び第 2 レンズ群 L 2 の合成焦点距離を  $F_{fw}$  とする。

望遠端における、第 1 レンズ群 L 1 及び第 2 レンズ群 L 2 の合成焦点距離を  $F_{ft}$  とする。

第 4 レンズ群 L 4 の焦点距離を  $F_n$ 、広角端における、第 5 レンズ群 L 5 及び第 6 レンズ群 L 6 の合成焦点距離を  $F_{rw}$  とする。

望遠端における、第 5 レンズ群 L 5 及び第 6 レンズ群 L 6 の合成焦点距離を  $F_{rt}$  とする。

レンズ群 F B は 2 枚以下のレンズからなる。

レンズ群 F A とレンズ群 F B の望遠端における間隔が、レンズ群 F A とレンズ群 F B の広角端における間隔よりも大きくなるように、レンズ群 F A は、ズーミングに際して他の

10

20

30

40

50

レンズ群とは異なる軌跡で移動する。

【 0 0 4 6 】

実施例 2 は、物体側から像側へ順に配置された、負の屈折力の第 1 レンズ群 L 1、正の屈折力の第 2 レンズ群 L 2、負の屈折力の第 3 レンズ群 L 3、開口絞りを含む正の屈折力の第 4 レンズ群 L 4、正の屈折力の第 5 レンズ群 L 5 からなる。そして、ズーミングに際して隣り合うレンズ群の間隔が変化する。

第 3 レンズ群 L 3 の焦点距離の絶対値は第 2 レンズ群 L 2 の焦点距離の絶対値よりも小さく、第 3 レンズ群 L 3 は 2 枚以下のレンズからなり、無限遠から第 1 の有限距離へのフォーカシングに際して第 3 レンズ群 L 3 は第 2 レンズ群 L 2 側へ移動し、

少なくとも一部のズーム範囲における第 1 の有限距離よりも近距離の第 2 の有限距離へのフォーカシングに際して、第 3 レンズ群 L 3 は第 2 レンズ群 L 2 側へ移動し、第 2 レンズ群 L 2 は第 3 レンズ群 L 3 の移動方向と同じ方向へ移動する。

実施例 2 において、レンズ群 L p はレンズ群 F B に相当する。レンズ群 F B は第 2 レンズ群 L 2 に相当する。またレンズ群 L n はレンズ群 F A に相当する。レンズ群 F A は第 3 レンズ群 L 3 に相当する。

第 3 レンズ群 L 3 の焦点距離を F n、第 2 レンズ群 L 2 の焦点距離を F p とする。

広角端における第 3 レンズ群 L 3 の横倍率を  $n_w$  とする。

望遠端における第 3 レンズ群 L 3 の横倍率を  $n_t$  とする。

広角端における第 1 レンズ群 L 1 の焦点距離を F f w とする。

望遠端における第 1 レンズ群 L 1 の焦点距離を F f t とする。

広角端における、第 4 レンズ群 L 4 及び第 5 レンズ群 L 5 の合成焦点距離を F r w とする。

望遠端における、第 4 レンズ群 L 4 及び第 5 レンズ群 L 5 の合成焦点距離を F r t とする。

第 2 レンズ群 L 2 は 2 枚以下のレンズからなる。

第 2 レンズ群 L 2 と第 3 レンズ群 L 3 の望遠端における間隔が、第 2 レンズ群 L 2 と第 3 レンズ群 L 3 の広角端における間隔よりも大きくなるように、第 3 レンズ群 L 3 は、ズーミングに際して他のレンズ群とは異なる軌跡で移動する。

このとき、各実施例は次の条件式のうち 1 つ以上を満足するのが良い。

【 0 0 4 7 】

$$1.05 < -f_{FB} / f_{FA} < 2.50 \quad \dots (1)$$

$$|n_w| < 1.0 \quad \dots (2)$$

$$|n_t| < 1.0 \quad \dots (3)$$

$$0.3 < -F_{fw} / F_p < 2.0 \quad \dots (4)$$

$$0.3 < -F_{ft} / F_p < 2.0 \quad \dots (5)$$

$$0.30 < -F_{rw} / F_n < 0.95 \quad \dots (6)$$

$$0.30 < -F_{rt} / F_n < 0.95 \quad \dots (7)$$

ここで、条件式 (1) に関して、実施例 2 は、

$$1.05 < -F_n / F_p < 2.50 \quad \dots (1x)$$

となる。条件式 (1) と条件式 (1x) は技術的意味が同じであるため、以下条件式 (1) と条件式 (1x) を総称して条件式 (1) と称する。

【 0 0 4 8 】

次に前述の各条件式の技術的意味について説明する。条件式 (1) はレンズ群 F A の焦点距離に対するレンズ群 F B の焦点距離の比を規定する。条件式 (1) の下限値を逸脱すると、レンズ群 F A とレンズ群 F B の合成パワーが弱くなり過ぎ、レンズ群 F A の移動量を増やしても、近距離へのフォーカシングを効率的に行うのが困難になってくる。条件式 (1) の上限値を逸脱すると、レンズ群 F A とレンズ群 F B の合成パワーが強くなり過ぎ、他の変倍用のレンズ群のパワー配置が崩れてしまうため、好ましくない。

【 0 0 4 9 】

具体的には、合成レンズ群が正のパワーの時は、後方レンズ系 L R の正の主点位置を物

10

20

30

40

50

体側にシフトさせてしまい、長いバックフォーカスの確保が難しくなる。そして合成レンズ群が負のパワーの時は、前方レンズ系  $L_F$  の負の焦点位置を像側にシフトさせてしまい、ズームレンズの広画角化が困難になる。

【0050】

条件式(2)はレンズ群  $L_n$  の広角端における横倍率に関し、主にフォーカシングに際して軸上収差の変動を小さくするためのものである。条件式(2)を逸脱すると、広角端において正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群との間のアフォーカルが崩れ、フォーカシングに際して軸上光束の入射高が大きく変化し、球面収差や軸上色収差の変動が大きくなってしまう。

【0051】

条件式(3)は、レンズ群  $L_n$  の望遠端における横倍率に関する。条件式(3)は望遠端においても、条件式(2)の広角端と同様にレンズ群  $L_p$  とレンズ群  $L_n$  の間をアフォーカルに近づけ、フォーカシングに際して軸上収差の変動を小さくするものである。条件式(3)を外れると、軸上収差の変動が大きくなってくるので良くない。

【0052】

次に、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  と負の屈折力のレンズ群  $L_n$  の間を効果的にアフォーカルにするための、各レンズ群の条件について述べる。広角端において、負の屈折力のレンズ群  $L_n$  より像側に配置される1以上のレンズ群を含む後方レンズ系  $L_R$  の合成焦点距離を正に、正の屈折力のレンズ群  $L_p$  より物体側に配置される1以上のレンズ群よりなる前方レンズ系  $L_F$  の合成焦点距離を負にすると良い。

【0053】

それにより、広角端において、レンズ群  $L_p$  とレンズ群  $L_n$  を、発散光束中に配置することができ、それらの間を効果的にアフォーカルにすることができる。また、望遠端においても同様に、レンズ群  $L_n$  より像側に配置される1以上のレンズ群を含む後方レンズ系  $L_R$  の合成焦点距離を正に、レンズ群  $L_p$  より物体側に配置される1以上のレンズ群を含む前方レンズ系  $L_F$  の合成焦点距離を負にすると良い。それにより、広角端と同様、望遠端においても、レンズ群  $L_p$  とレンズ群  $L_n$  を、発散光束中に配置することができ、それらの間を効果的にアフォーカルにすることができる。

【0054】

条件式(4)、(5)はレンズ群  $L_p$  とレンズ群  $L_n$  の間を更に効果的にアフォーカルにした上で、全系の小型化と高性能を図るための、各レンズ群のパワーの関係について規定する。条件式(4)、(5)はそれぞれレンズ群  $L_p$  の焦点距離に対する広角端と望遠端における、前方レンズ系  $L_F$  の合成焦点距離の比に関する。条件式(4)又は条件式(5)の上限を逸脱すると、レンズ群  $L_p$  より像側が収束光束になる。また下限を逸脱すると、レンズ群  $L_p$  より像側が発散光束になり、フォーカシングに際して軸上光線の入射高が大きく変化し、球面収差や軸上色収差が大きく変動してしまう。

【0055】

条件式(6)、(7)は、レンズ群  $L_n$  でアフォーカル光束を発散光束にした後、再び像面に収束させるにあたり、全系の小型化と高性能化を効果的に達成するためのものである。条件式(6)、(7)はそれぞれレンズ群  $L_n$  の焦点距離に対する広角端と望遠端における、後方レンズ系  $L_R$  の合成焦点距離の比に関する。条件式(6)及び条件式(7)は、それぞれ広角端と望遠端において、レンズ群  $L_n$  の負のパワーで発散させた光束を、より強い正のパワーで像面に結像させるにあたり、全系の小型化を図りつつ良好な光学性能を得るためのものである。

【0056】

条件式(6)又は条件式(7)の上限値を逸脱すると、収束性のパワーが弱過ぎて全系が大型化してくる。また下限値を逸脱すると、収束性のパワーが強過ぎて球面収差が増大してくる。更に好ましくは条件式(1)乃至条件式(7)の数値範囲を次の如く設定するのが良い。

【0057】

$$\begin{aligned}
 1.2 < -f_{FB} / f_{FA} < 2.0 & \dots (1a) \\
 |n_w| < 0.5 & \dots (2a) \\
 |n_t| < 0.5 & \dots (3a) \\
 0.35 < -F_{fw} / F_p < 1.70 & \dots (4a) \\
 0.35 < -F_{ft} / F_p < 1.70 & \dots (5a) \\
 0.40 < -F_{rw} / F_n < 0.90 & \dots (6a) \\
 0.40 < -F_{rt} / F_n < 0.90 & \dots (7a)
 \end{aligned}$$

## 【0058】

各実施例においては無限遠から近距離へのフォーカシングで移動しない方のレンズ群F Bも、2枚以下の少ないレンズ枚数で構成することが、全系を小型軽量化するために好ましい。レンズ群F Aはレンズ群F Bとの間隔が広角端に比べ望遠端で大きくなるようにズームングに際して他のレンズ群とは異なった軌跡で（独立に）移動するのが良い。またレンズ群F Bに対する相対移動方向が、無限遠から近距離へのフォーカシングの際の移動方向と逆方向であるのが良い。それにより、フォーカシングのために移動するスペースをズームングにおいても効果的に利用でき、全系の小型化と高性能化が容易になる。

10

## 【0059】

尚、本発明で言うレンズ群とは、光学系の最前面または、前方に隣接するレンズとの間隔がズームングに際して変化する面から、光学系の最後面または、後方に隣接するレンズとの間隔がズームングに際して変化する面までを言う。また本発明のズームレンズを有する撮像装置は、撮像素子とフォーカス用のレンズ群を光軸方向に振動駆動させてデフォーカス方向を検知するデフォーカス方向検知手段を有している。更に撮像素子から得られる画像情報を元に合焦となるフォーカス用のレンズ群の位置を演算する演算手段を有している。

20

## 【0060】

以下、各実施例におけるレンズ構成について説明する。実施例1は物体側より像側へ順に、正の屈折力の第1レンズ群L 1、負の屈折力の第2レンズ群、正の屈折力の第3レンズ群、負の屈折力の第4レンズ群、開口絞りS Pを含む正の第5レンズ群、正の屈折力の第6レンズ群よりなる6群ズームレンズである。変倍比7.0倍のポジティブリードタイプである。レンズ群F Aは第4レンズ群L 4であり、レンズ群F Bは第3レンズ群L 3である。前方レンズ系L Fは第1レンズ群と第2レンズ群L 2である。後方レンズ群L Rは第5レンズ群L 5と第6レンズ群L 6である。

30

## 【0061】

フォーカス用のレンズ群F Aは1つのレンズよりなり、小型軽量化を達成している。マクロ用のレンズ群F Bは1つのレンズよりなり、全系の小型化軽量化を容易にしている。望遠端のズーム位置以外のズーム位置において、レンズ群F Bを物体側に移動し、かつレンズ群F Aも同様にレンズ群F B側に間隔を詰めるように移動させることで、レンズ群F Aの移動量を増やしている。そして通常時の撮影可能な物体距離（近距離）よりも至近側へのフォーカスを容易にしている。即ち、マクロ撮影を行っている。

## 【0062】

それにより、例えば数値実施例1に記す中間ズーム域においては、最短撮影距離を0.39mから0.28mまで短縮し、かつ最大撮影倍率も0.29倍から0.34倍まで増加させている。また、マクロ撮影モードにおいて効率的に至近側にフォーカスを行っている。またレンズ群F Bとレンズ群F Aの合成レンズ群のパワーを緩くし、他の変倍レンズ群のパワー配置に影響を与えることなく高性能化を達成している。

40

## 【0063】

また、正の屈折力のレンズ群L p（レンズ群F B）と負の屈折力のレンズ群L n（レンズ群F A）がペアで配置されているため、それぞれのパワーを共に強めることができ、それによりレンズ群F Aのフォーカス駆動量を小さくしている。

## 【0064】

広角端と望遠端で共に、レンズ群L pとレンズ群L nのレンズ群間を効果的にアフォー

50

カルな関係にし、フォーカシングでの球面収差と軸上色収差の変動を小さくするとともに全系の小型化を図りつつ、高性能を達成している。レンズ群 L<sub>n</sub>でアフォーカル光束を発散光束にした後、再び像面に収束させるにあたり、全系の効果及び高性能化を効果的に達成している。

【0065】

次に、広角端から望遠端へのズーミングに際し、レンズ群 F Aはレンズ群 F Bに対して相対的に像側に移動している。それにより、フォーカス用のレンズ群 F Aが移動するスペースをズーミングにおいても有効利用しており、全系の小型化と高性能化を図っている。

【0066】

実施例 2 は、物体側より像側へ順に、負の屈折力の第 1 レンズ群 L<sub>1</sub>、正の屈折力の第 2 レンズ群 L<sub>2</sub>、負の屈折力の第 3 レンズ群 L<sub>3</sub>、開口絞り S Pを含む正の屈折力の第 4 レンズ群 L<sub>4</sub>、正の屈折力の第 5 レンズ群 L<sub>5</sub>で構成される 5 群ズームレンズである。実施例 2 はズーム比 3.0 のネガティブリードタイプである。レンズ群 L<sub>p</sub>は第 2 レンズ群 L<sub>2</sub>であり、レンズ群 L<sub>n</sub>は第 3 レンズ群 L<sub>3</sub>である。レンズ群 F Aは第 3 レンズ群 L<sub>3</sub>であり、レンズ群 F Bは第 2 レンズ群 L<sub>2</sub>である。前方レンズ系 L<sub>F</sub>は第 1 レンズ群 L<sub>1</sub>である。後方レンズ系 L<sub>R</sub>は第 4 レンズ群 L<sub>4</sub>と第 5 レンズ群 L<sub>5</sub>である。

【0067】

フォーカス用のレンズ群 F Aは 1 つのレンズよりなり、小型軽量化を達成している。全系のマクロ用のレンズ群 F Bは 1 つのレンズよりなり、全系の小型化軽量化を容易にしている。また、図 5 に示すように、望遠端のズーム位置以外のズーム位置において、レンズ群 F Bを物体側に移動し、かつレンズ群 F Aも同様にレンズ群 F B側に間隔を詰めるように移動させることで、レンズ群 F Aの移動量を増やしている。そして通常時の撮影可能な物体距離よりも至近側へのフォーカスを容易にしている。

【0068】

それにより、例えば数値実施例 2 に記す中間ズーム域においては、最短撮影距離を 0.30 m から 0.20 m まで短縮し、かつ最大撮影倍率も 0.28 倍から 0.44 倍まで増加させている。レンズ群 F A、レンズ群 F B、その他のレンズ群における働きは、実施例 1 と同様である。

【0069】

実施例 3 は、レンズ群の数、レンズ群の屈折力の符号は実施例 1 と同じである。実施例 3 はズーム比 5.6 のポジティブリードタイプの 6 群ズームレンズである。レンズ群 L<sub>p</sub>は第 3 レンズ群 L<sub>3</sub>であり、レンズ群 L<sub>n</sub>は第 4 レンズ群 L<sub>4</sub>である。レンズ群 F Aは第 3 レンズ群 L<sub>3</sub>であり、レンズ群 F Bは第 4 レンズ群 L<sub>4</sub>である。前方レンズ系 L<sub>F</sub>は第 1 レンズ群 L<sub>1</sub>と第 2 レンズ群 L<sub>2</sub>である。後方レンズ系 L<sub>R</sub>は第 5 レンズ群 L<sub>5</sub>と第 6 レンズ群 L<sub>6</sub>である。フォーカス用のレンズ群 F Aは 1 つのレンズよりなり、小型軽量化を達成している。

【0070】

全系のマクロ用のレンズ群 F Bは 1 つのレンズよりなり、全系の小型化軽量化を容易にしている。望遠端のズーム位置以外のズーム位置においてレンズ群 F Bを像側に移動し、かつレンズ群 F Aも同様にレンズ群 F B側に間隔を詰めるように移動させることで、レンズ群 F Aの移動量を増やしている。そして、通常時の撮影可能な物体距離よりも至近側へのフォーカスを容易にしている。それにより、例えば数値実施例 3 に記す中間ズーム域においては、最短撮影距離を 0.50 m から 0.25 m まで短縮し、かつ最大撮影倍率も 0.21 倍から 0.30 倍まで増加させている。

【0071】

また、マクロ撮影モードにおいて効率的に至近側にフォーカスを行っている。またレンズ群 F Aとレンズ群 F Bの合成レンズ群のパワーを緩くし、他の変倍レンズ群のパワー配置に影響を与えることなく高性能化を達成している。また、正の屈折力のレンズ群 L<sub>p</sub>(レンズ群 F A)と負の屈折力のレンズ群 L<sub>n</sub>(レンズ群 F B)がペアで配置されているため、それぞれのパワーを共に強めることができ、それによりレンズ群 F Aのフォーカス駆

10

20

30

40

50

動量を小さくしている。

【 0 0 7 2 】

広角端と望遠端で共に、レンズ群 L p とレンズ群 L n のレンズ群間を効果的にアフォーカルな関係にし、フォーカシングでの球面収差と軸上色収差の変動を小さくするとともに全系の小型化を図りつつ高性能を達成している。レンズ群 L n でアフォーカル光束を発散光束にした後、再び像面に収束させるにあたり、全系の小型化及び高性能化を効果的に達成している。

【 0 0 7 3 】

次に、広角端から望遠端へのズーミングに際し、レンズ群 F A はレンズ群 F B に対して相対的に物体側に移動している。それにより、フォーカス用のレンズ群 F A が移動するスペースをズーミングにおいても有効利用しており、全系の小型化と高性能化を図っている。

10

【 0 0 7 4 】

以上、本発明の好ましい光学系の実施例について説明したが、本発明はこれらの実施例に限定されないことは言うまでもなく、その要旨の範囲内で種々の変形及び変更が可能である。

【 0 0 7 5 】

次に実施例 1 乃至 3 に示したズームレンズを撮像装置に適用した実施例を図 1 3 を用いて説明する。本発明の撮像装置はズームレンズを含む交換レンズ装置と、交換レンズ装置とカメラマウント部を介して着脱可能に接続され、ズームレンズが形成する光学像を受光して、電氣的な画像信号に変換する撮像素子を含むカメラ本体とを備えている。

20

【 0 0 7 6 】

図 1 3 は一眼レフカメラの要部概略図である。図 1 3 において、10 は実施例 1 乃至 3 のズームレンズ 1 を有する撮影レンズである。ズームレンズ 1 は保持部材である鏡筒 2 に保持されている。20 はカメラ本体であり、撮影レンズ 10 からの光束を上方に反射するクイックリターンミラー 3、撮影レンズ 10 の像形成位置に配置された焦点板 4 より構成されている。更に、焦点板 4 に形成された逆像を正立像に変換するペンタダハプリズム 5、その正立像を観察するための接眼レンズ 6 などによって構成されている。

【 0 0 7 7 】

7 は感光面であり、CCD センサや CMOS センサ等のズームレンズによって形成される像を受光する固体撮像素子（光電変換素子）や銀塩フィルムが配置される。撮影時にはクイックリターンミラー 3 が光路から退避して、感光面 7 上に撮影レンズ 10 によって像が形成される。実施例 1 乃至 3 にて説明した利益は、本実施例に開示したような撮像装置において効果的に享受される。また本発明のズームレンズはクイックリターンミラーのない、ミラーレスのカメラにも同様に適用することができる。またプロジェクター用の画像投射光学系に適用することもできる。

30

【 0 0 7 8 】

以下に実施例 1 乃至 3 に対応する数値実施例 1 乃至 3 を示す。各数値実施例において i は物体側からの面の順番を示す。数値実施例において r i は物体側より順に第 i 番目のレンズ面の曲率半径、d i は物体側より順に第 i 番目のレンズ厚及び空気間隔、n d i と d i は各々物体側より順に第 i 番目のレンズの材料の屈折率とアッペ数である。B F はバックフォーカスである。また、K、A 4、A 6、A 8、A 10、A 12 は非球面係数であり、非球面の形状は、レンズ面と光軸との交点を原点、光の進行方向を正としたとき、光軸方向の位置 X、光軸と垂直方向の位置 H より以下の式で表される。

40

【 数 1 】

$$X = \frac{(1/R)H^2}{1 + \sqrt{1 - (1 + K)(H/R)^2}} + A4 \times H^4 + A6 \times H^6 + A8 \times H^8 + A10 \times H^{10} + A12 \times H^{12}$$

但し、R は近軸曲率半径である。また、「e - 0 X」は「x 10<sup>-x</sup>」を意味している。

【 0 0 7 9 】

50

また、焦点距離、Fナンバー等のスペックに加え、像高は半画角を決定する最大像高、レンズ全長は第1レンズ面から像面までの距離である。バックフォーカスBFは最終レンズ面から像面までの長さを示している。また、各レンズ群データは、各レンズ群の焦点距離、光軸上の長さ、前側主点位置、後側主点位置を表している。また、各光学面の間隔dが(可変)となっている部分は、ズーミングに際して変化するものであり、別表に焦点距離に応じた面間隔を記している。また、中間ズーム域におけるマクロ撮影モードの最至近時の面間隔も記す。

# 【 0 0 8 0 】

尚、以下に記載する数値実施例1乃至3のレンズデータ及びそれに基づく、各条件式の計算結果を表1に示す。

# 【 0 0 8 1 】

(数値実施例1)

単位 mm

## 面データ

面番号	r	d	nd	d	有効径
1	145.014	1.90	1.84666	23.9	52.74
2	75.625	0.57			49.07
3	86.624	6.05	1.49700	81.5	49.08
4	-445.367	0.15			48.79
5	56.306	5.81	1.60311	60.6	47.07
6	322.502	(可変)			46.35
7	222.991	1.45	1.91082	35.3	32.59
8	17.292	7.31			25.42
9	-65.935	1.20	1.83481	42.7	25.22
10	68.708	0.15			25.14
11	31.289	7.31	1.84666	23.9	25.62
12	-37.639	1.10	1.77250	49.6	24.98
13	117.550	(可変)			23.81
14	89.144	1.83	1.80518	25.4	14.52
15	-77.202	(可変)			14.45
16	-34.930	0.70	1.90366	31.3	14.42
17	734.301	(可変)			14.72
18	26.119	3.64	1.60311	60.6	15.94
19	-51.299	0.89			15.76
20(絞り)		2.00			15.41
21	24.766	4.62	1.60311	60.6	14.87
22	-28.318	0.75	1.84666	23.9	13.99
23	102.554	3.68			13.58
24	-57.996	0.70	1.74950	35.3	12.65
25	15.282	2.36	1.84666	23.9	12.47
26	37.771	(可変)			12.31
27*	68.144	2.92	1.80139	45.5	14.97
28	-75.897				15.56

# 【 0 0 8 2 】

非球面データ

第27面

K = 0.00000e+000 A 4=-2.70632e-005 A 6= 2.37272e-008 A 8=-1.95884e-009



A10= 2.50989e-011 A12=-1.32573e-013

	広角	中間	望遠
焦点距離	18.60	89.99	130.48
Fナンバー	3.51	5.54	5.88
半画角(度)	36.29	8.63	5.98
像高	13.66	13.66	13.66
レンズ全長	139.03	177.79	188.50
BF	35.60	67.25	72.22

中間(マクロ撮影モード最至近)

10

d 6	0.90	37.56	46.00	37.56
d13	30.20	4.00	1.50	1.50
d15	2.89	6.77	8.40	1.30
d17	6.56	2.68	1.05	10.65
d26	5.79	2.44	2.24	2.44

## ズームレンズ群データ

群	始面	焦点距離	レンズ構成	前側主点位置	後側主点位置
1	1	95.96	14.48	4.70	-4.72
2	7	-19.28	18.52	1.35	-11.72
3	14	51.64	1.83	0.55	-0.47
4	16	-36.88	0.70	0.02	-0.35
5	18	33.34	18.63	-11.68	-18.50
6	27	45.21	2.92	0.77	-0.86

20

【0083】

(数値実施例2)

単位 mm

30

## 面データ

面番号	r	d	nd	d	有効径
1	59.153	1.45	1.91082	35.3	33.81
2	21.083	6.63			28.80
3	-189.528	1.20	1.77250	49.6	28.61
4	44.877	4.61			27.81
5	39.612	7.47	1.68893	31.1	28.56
6	-43.204	0.15			28.12
7	-99.788	1.10	1.77250	49.6	26.79
8	75.818	(可変)			25.83
9	75.409	1.99	1.60311	60.6	15.26
10	-67.580	(可変)			15.39
11	-35.776	0.80	1.77250	49.6	15.53
12	395.044	(可変)			15.89
13	20.363	3.63	1.60311	60.6	17.11
14	-148.450	1.29			16.92
15(絞り)		2.00			16.52
16	18.825	4.21	1.51633	64.1	15.61
17	-164.585	0.75	1.83400	37.2	14.52
18	55.973	3.27			14.03

40

50

19	-47.316	0.70	1.80000	29.8	12.95
20	29.966	(可変)			12.64
21*	59.909	2.98	1.85400	40.4	13.95
22	-55.591				14.51

## 【 0 0 8 4 】

非球面データ

第21面

K = 0.00000e+000 A 4=-4.00663e-005 A 6=-7.71956e-008 A 8=-1.69607e-009  
A10= 3.90928e-011 A12=-4.01481e-013

10

	広角	中間	望遠
焦点距離	18.60	45.00	55.00
Fナンバー	3.40	5.19	5.92
半画角(度)	36.29	16.89	13.95
像高	13.66	13.66	13.66
レンズ全長	128.58	122.20	128.52
BF	35.60	64.23	74.99

中間(マクロ撮影モード最至近)

d 8	38.98	5.66	1.50	1.50
d10	4.14	5.30	5.45	1.30
d12	2.37	1.20	1.05	9.36
d20	3.27	1.59	1.30	1.59

20

## ズームレンズ群データ

群	始面	焦点距離	レンズ構成	前側主点位置	後側主点位置
1	1	-32.44	22.61	0.28	-18.33
2	9	59.41	1.99	0.66	-0.59
3	11	-42.43	0.80	0.04	-0.41
4	13	42.11	15.85	-20.45	-21.74
5	21	34.17	2.98	0.84	-0.78

30

## 【 0 0 8 5 】

(数値実施例3)

単位 mm

## 面データ

面番号	r	d	nd	d	有効径
1	101.577	1.90	1.90366	31.3	60.06
2	56.271	8.88	1.49700	81.5	57.59
3	489.433	0.15			57.10
4	52.191	8.12	1.56384	60.7	54.61
5	386.718	(可変)			53.73
6	162.116	1.45	1.91082	35.3	30.33
7	15.793	7.00			23.48
8	-53.066	1.20	1.77250	49.6	23.28
9	64.052	0.15			23.20
10	30.506	6.32	1.84666	23.8	23.57
11	-43.100	1.10	1.83481	42.7	22.97

40

50

12	72.408	(可変)			22.08
13	194.478	3.14	1.72047	34.7	21.68
14	-36.325	(可変)			21.59
15	-42.115	1.00	1.91082	35.3	20.70
16	-175.634	(可変)			20.57
17	20.653	3.51	1.60311	60.6	16.20
18	-618.632	1.45			15.71
19(絞り)		2.00			15.09
20	26.111	4.06	1.58913	61.1	14.54
21	-38.155	0.75	1.84666	23.8	13.73
22	66.501	3.41			13.33
23	-44.510	0.70	1.74950	35.3	12.79
24	17.316	2.26	1.84666	23.8	12.93
25	42.714	(可変)			12.98
26*	68.423	3.16	1.69350	53.2	13.99
27	-38.424				14.53

10

## 【 0 0 8 6 】

非球面データ

第26面

20

K = 0.00000e+000 A 4=-3.67102e-005 A 6= 2.24461e-008 A 8=-3.50753e-009  
A10= 7.16655e-011 A12=-5.61948e-013

	広角	中間	望遠
焦点距離	18.60	69.98	104.93
Fナンバー	3.41	4.80	5.88
半画角(度)	36.30	11.04	7.42
像高	13.66	13.66	13.66
レンズ全長	139.08	173.72	185.57
BF	36.93	58.12	74.00

30

中間(マクロ撮影モード最至近)

d 5	0.90	37.45	40.57	37.45
d12	4.84	1.91	1.80	12.23
d14	2.10	5.03	5.14	1.30
d16	29.07	7.64	1.05	1.05
d25	3.52	1.86	1.30	1.86

## ズームレンズ群データ

群	始面	焦点距離	レンズ構成	前側主点位置	後側主点位置
1	1	100.11	19.05	4.53	-7.82
2	6	-14.85	17.23	2.45	-9.17
3	13	42.73	3.14	1.55	-0.29
4	15	-61.04	1.00	-0.17	-0.69
5	17	53.99	18.13	-23.11	-25.74
6	26	35.92	3.16	1.21	-0.68

40

## 【 0 0 8 7 】

【表 1】

条件式		数値実施例 1	数値実施例 2	数値実施例 3
	レンズタイプ	正負正負正正	負正負正正	正負正負正正
	フォーカス	第 4 レンズ群	第 3 レンズ群	第 3 レンズ群
	Fw	18.600	18.600	18.600
	Ft	130.480	55.000	104.930
	Fn	-36.880	-42.430	-61.040
	Fp	51.640	59.410	42.730
	Ffw	-26.543	-32.437	-20.061
	Fft	-75.185	-32.437	-43.179
	Frw	28.181	28.534	32.621
	Frt	26.424	27.463	31.448
(1)	$-f_{FB}/f_{FA}$ (数値実施例 2 は $-F_n/F_p$ )	1.400	1.400	1.429
(2)	$\beta_{nw}$	-0.200	-0.337	0.283
(3)	$\beta_{nt}$	0.049	0.079	0.268
(4)	$-F_{fw}/F_p$	0.514	0.546	0.469
(5)	$-F_{ft}/F_p$	1.456	0.546	1.011
(6)	$-F_{rw}/F_n$	0.764	0.672	0.534
(7)	$-F_{rt}/F_n$	0.716	0.647	0.515

## 【符号の説明】

## 【 0 0 8 8 】

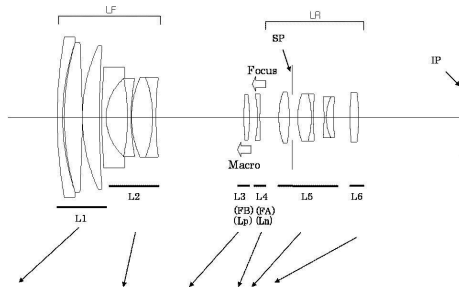
L 1 第 1 レンズ群      L 2 第 2 レンズ群      L 3 第 3 レンズ群  
 L 4 第 4 レンズ群      L 5 第 5 レンズ群      L 6 第 6 レンズ群  
 S P 開口絞り      L p 正の屈折力のレンズ群      L n 負の屈折力のレンズ群  
 F A レンズ群 F A      F B レンズ群 F B  
 Focus レンズ群 F A のフォーカシングの際の移動方向  
 Macro レンズ群 F B のマクロ撮影モードにする際の移動方向

10

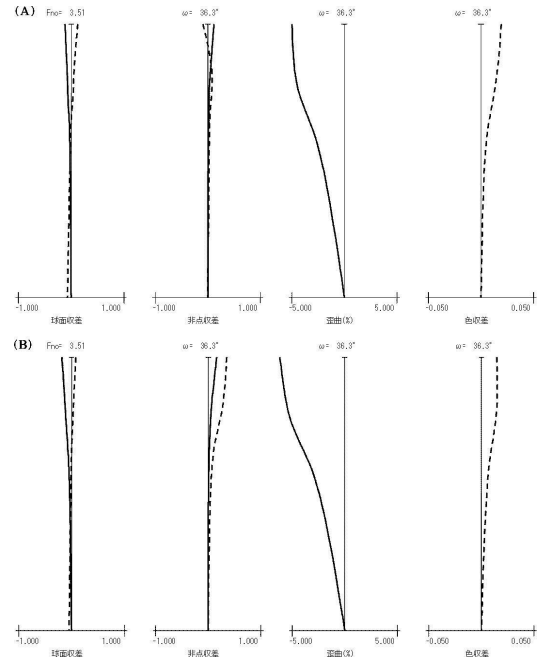
20

30

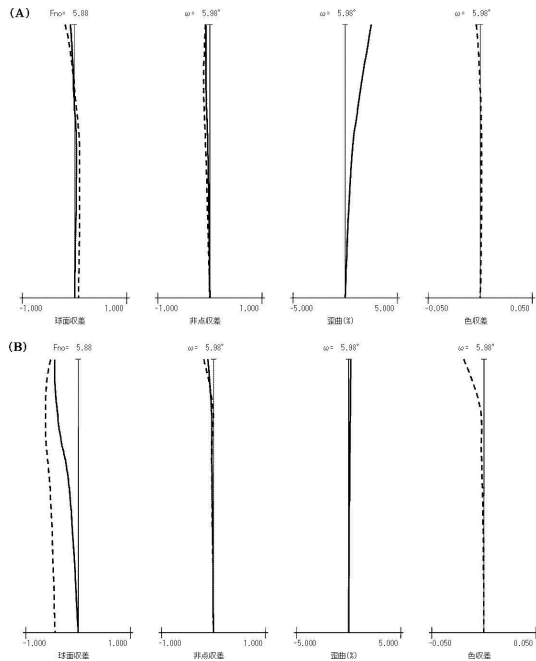
【図 1】



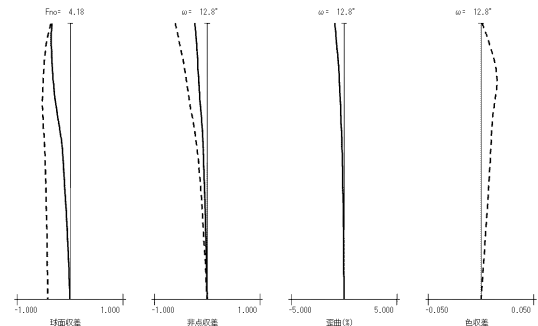
【図 2】



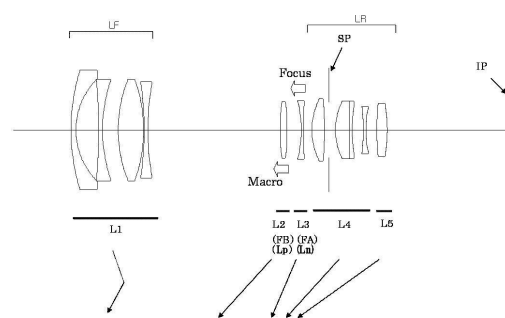
【図 3】



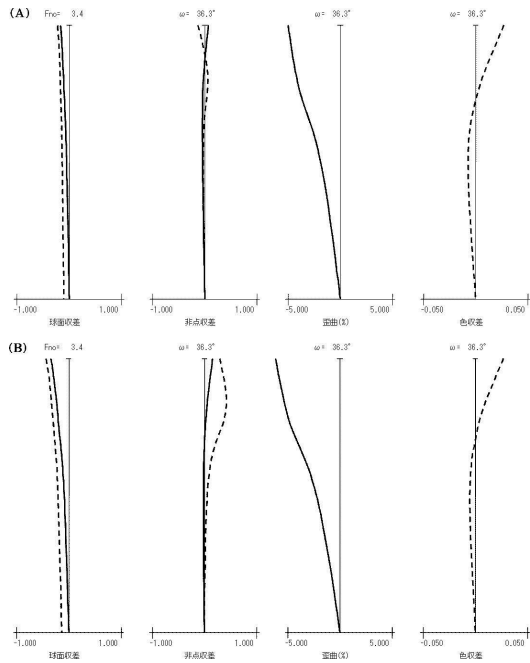
【図 4】



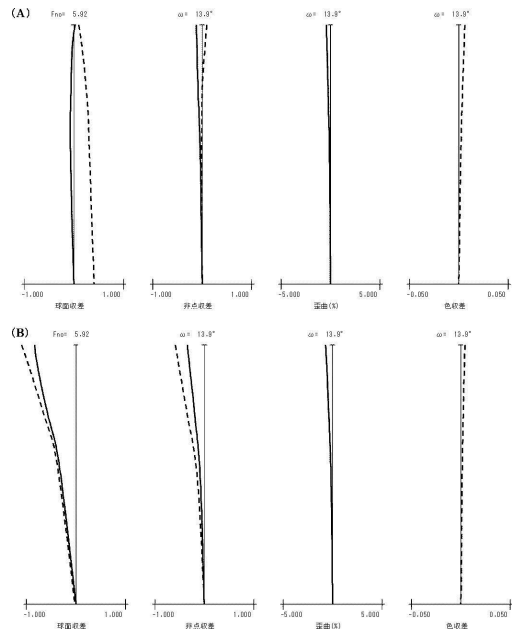
【図 5】



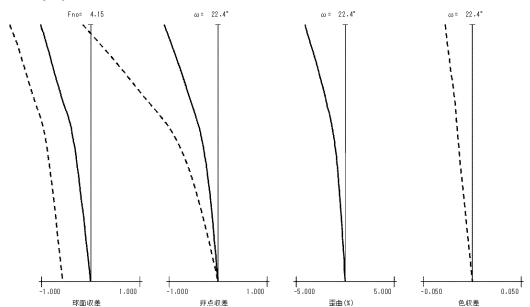
【図 6】



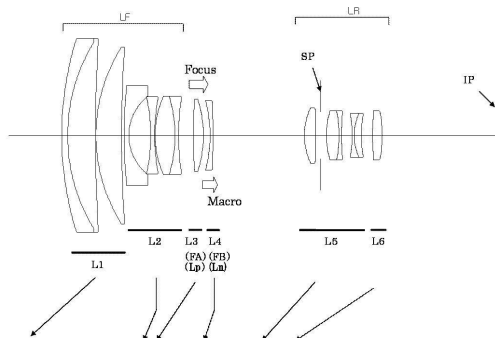
【図 7】



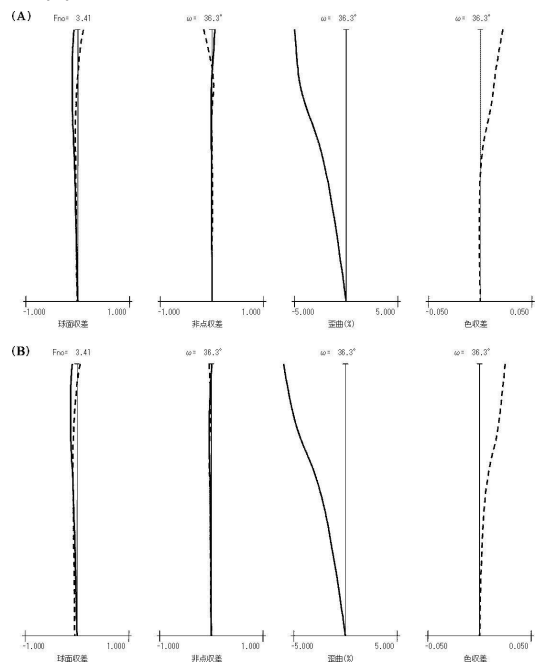
【図 8】



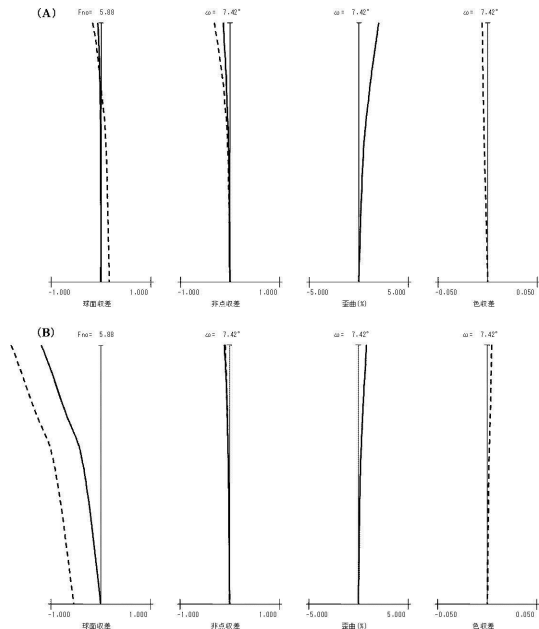
【図 9】



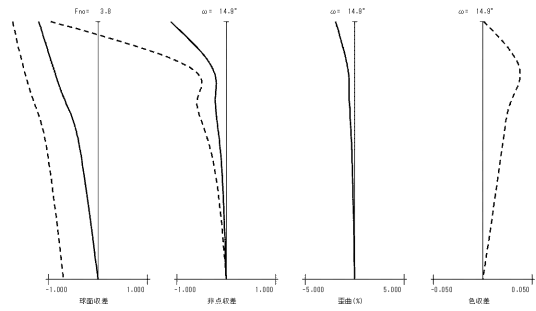
【図 10】



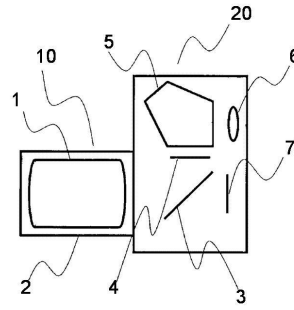
【図 1 1】



【図 1 2】



【図 1 3】



---

フロントページの続き

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)

G 0 2 B 9 / 0 0 - 1 7 / 0 8

G 0 2 B 2 1 / 0 2 - 2 1 / 0 4

G 0 2 B 2 5 / 0 0 - 2 5 / 0 4