

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第5822483号  
(P5822483)

(45) 発行日 平成27年11月24日(2015.11.24)

(24) 登録日 平成27年10月16日(2015.10.16)

(51) Int.Cl. F I  
G O 2 C 7/06 (2006.01) G O 2 C 7/06

請求項の数 8 (全 26 頁)

|           |                               |           |                     |
|-----------|-------------------------------|-----------|---------------------|
| (21) 出願番号 | 特願2011-36809 (P2011-36809)    | (73) 特許権者 | 313001099           |
| (22) 出願日  | 平成23年2月23日 (2011.2.23)        |           | イーエイチエス レンズ フィリピン イ |
| (65) 公開番号 | 特開2012-173595 (P2012-173595A) |           | ンク                  |
| (43) 公開日  | 平成24年9月10日 (2012.9.10)        |           | フィリピンズ カビテ ジェネラル テュ |
| 審査請求日     | 平成26年2月10日 (2014.2.10)        |           | リアス ハバレラ ゲートウェイ ビジネ |
|           |                               |           | ス パーク スペシャル エクスポート  |
|           |                               |           | プロセッシング ゾーン         |
|           |                               | (74) 代理人  | 100091362           |
|           |                               |           | 弁理士 阿仁屋 節雄          |
|           |                               | (74) 代理人  | 100090136           |
|           |                               |           | 弁理士 油井 透            |
|           |                               | (74) 代理人  | 100105256           |
|           |                               |           | 弁理士 清野 仁            |
|           |                               | (74) 代理人  | 100145872           |
|           |                               |           | 弁理士 福岡 昌浩           |

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 眼鏡用レンズ

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

度数の異なる遠用部と近用部とを含む眼鏡用の累進屈折力レンズであって、主注視線またはフィッティングポイントを通る垂直基準線に沿った物体側の面の前記遠用部の水平方向の面屈折力  $OHPf$  および垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  とし、前記近用部の水平方向の面屈折力  $OHPn$  および垂直方向の面屈折力  $OV Pn$  としたときに、

前記物体側の面は、前記面屈折力  $OHPf$  が前記面屈折力  $OV Pf$  よりも大きいトーリック面の要素を含み、

前記主注視線または前記垂直基準線に沿った眼球側の面は、前記物体側の面のトーリック面の要素による面屈折力のシフトをキャンセルする要素を含み、さらに、以下の条件を

$$OHPf + OHPn > OV Pf + OV Pn$$

$$OV Pn > OV Pf$$

【請求項 2】

請求項 1 において、前記主注視線または前記垂直基準線に沿った眼球側の面の前記遠用部の水平方向の面屈折力  $IHPf$  および垂直方向の面屈折力  $IV Pf$  と、前記近用部の水平方向の面屈折力  $IHPn$  および垂直方向の面屈折力  $IV Pn$  とが以下の条件を満たす累進屈折力レンズ。

$$OHPf - OV Pf = IHPf - IV Pf$$

$$OHPn - OV Pn = IHPn - IV Pn$$

10

20

ただし、乱視処方を含まず、前記面屈折力  $IHPf$ 、 $IVPf$ 、 $IHPn$  および  $IVPn$  は絶対値である。

【請求項 3】

請求項 1 において、前記主注視線または前記垂直基準線に沿った眼球側の面の前記遠用部の水平方向の面屈折力  $IHPf$  および垂直方向の面屈折力  $IVPf$  と、前記近用部の水平方向の面屈折力  $IHPn$  および垂直方向の面屈折力  $IVPn$  とが以下の条件を満たす累進屈折力レンズ。

$$\begin{aligned} IHPf - IVPf &= \\ & OHPf / (1 - t / n * OHPf) - OVPf / (1 - t / n * OVPf) \\ IHPn - IVPn &= \\ & OHPn / (1 - t / n * OHPn) - OVPn / (1 - t / n * OVPn) \end{aligned}$$

10

ここで、 $t$  は前記累進屈折力レンズの厚み（単位メートル）、 $n$  は前記累進屈折力レンズの基材の屈折率であり、前記面屈折力  $IHPf$ 、 $IVPf$ 、 $IHPn$  および  $IVPn$  は絶対値であり、乱視処方は含まない。

【請求項 4】

請求項 1 ないし 3 のいずれかにおいて、さらに、以下の条件を満たす累進屈折力レンズ。

$$OHPn > OVPn$$

【請求項 5】

請求項 4 において、前記主注視線または前記垂直基準線に沿った眼球側の面の前記遠用部の水平方向の面屈折力  $IHPf$  および垂直方向の面屈折力  $IVPf$  と、前記近用部の水平方向の面屈折力  $IHPn$  および垂直方向の面屈折力  $IVPn$  とが以下の条件を満たす累進屈折力レンズ。

20

$$\begin{aligned} IHPf &> IVPf \\ IHPn &> IVPn \\ IHPf &> IHPn \end{aligned}$$

ただし、乱視処方を含まず、前記面屈折力  $IHPf$ 、 $IVPf$ 、 $IHPn$  および  $IVPn$  は絶対値である。

【請求項 6】

請求項 5 において、さらに、以下の条件を満たす累進屈折力レンズ。

30

$$\begin{aligned} OHPf &= OHPn \\ IVPf &= IVPn \end{aligned}$$

【請求項 7】

請求項 1 において、前記主注視線または前記垂直基準線を挟んだ、少なくとも  $\pm 10 \text{ mm}$  の範囲内において前記条件が満たされている累進屈折力レンズ。

【請求項 8】

請求項 1 ないし 7 のいずれかに記載の累進屈折力レンズと、  
前記累進屈折力レンズが取り付けられた眼鏡フレームとを有する眼鏡。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

40

【0001】

本発明は、眼鏡用レンズに関するものである。

【背景技術】

【0002】

特許文献 1 には、老視などの視力の補正に適した眼鏡レンズに用いられる累進多焦点レンズにおいて、従来、物体側の面に付加されていた累進屈折面を眼球側の面に設けることが記載されている。これにより、物体側の面をベースカーブが一定の球面にできるので、倍率のシェープ・ファクターによる変動を防止することが可能となり、遠用部と近用部の倍率差を縮小することができ、また、累進部の倍率の変化を抑制することができる。従って、倍率差による像の揺れや歪みを低減することができ、快適な視野が得られる累進多焦

50

点レンズを提供することができる。さらに、特許文献1には、合成式を用いて累進屈折面と乱視矯正用のトーリック面とを眼球側の面に合成することが可能となり、乱視矯正用の累進多焦点レンズにおいても像の揺れや歪みを低減することができることが記載されている。

#### 【0003】

特許文献2には、遠用部および近用部といった屈折力の異なる視野部分を備えた眼鏡用の多焦点レンズにおいて、物体側の面の遠用部の平均面屈折力と近用部の平均面屈折力の差を加入度より数学的に小さくし、さらに、眼球側の面の遠用部の平均面屈折力および近用部の平均面屈折力を調整することにより所定の加入度を備えた眼鏡用の多焦点レンズを提供することが記載されている。物体側の面の平均面屈折力を遠用部および近用部の倍率差が小さくなるように調整することが可能となり、さらに、物体側の面の平均面屈折力の差を少なくすることも可能である。従って、倍率差による像の揺れや歪みが少なく、さらに、非点収差の改善された明視域が広く像の揺れなどの少ない快適な視野が得られる多焦点レンズを提供することができる。

10

#### 【0004】

特許文献3には、遠用部と近用部における像の倍率差を低減し、処方値に対する良好な視力補正と、装用時における歪みの少ない広範囲な有効視野を与える両面非球面型累進屈折力レンズを提供することが記載されている。そのため、特許文献3においては、物体側表面の第1の屈折表面において、遠用度数測定位置F1における横方向の表面屈折力及び縦方向の表面屈折力をそれぞれ、 $DHf$ 、 $DVf$ とし、この第1の屈折表面において、近用度数測定位置N1における横方向の表面屈折力及び縦方向の表面屈折力をそれぞれ $DHn$ 、 $DVn$ とすると、 $DHf + DHn < DVf + DVn$ 、かつ、 $DHn < DVn$ となる関係式を満足させると共に、第1の屈折表面のF1及びN1における表面非点収差成分を、眼球側表面の第2の屈折表面にて相殺し、前記第1と第2の屈折表面とを合わせて処方値に基づいた遠用度数と加入度数とを与えることが記載されている。

20

#### 【0005】

特許文献4には、累進屈折力レンズに必然的に生じる像の歪みやボケを減少させ、装用感を向上させることができる累進屈折力レンズを提供することが記載されている。そのため、特許文献4においては、外面と内面の両面を累進面とする両面累進レンズとすると共に、外面の面加入度をマイナスとし、外面と内面の平均面屈折力分布が相似になるように累進面形状を設計する。

30

#### 【先行技術文献】

#### 【特許文献】

#### 【0006】

【特許文献1】国際公開W097/19382号公報

【特許文献2】国際公開W097/19383号公報

【特許文献3】特開2003-344813号公報

【特許文献4】特開2004-004436号公報

#### 【発明の概要】

#### 【発明が解決しようとする課題】

40

#### 【0007】

これらの技術により、性能の向上はされてきているものの、依然として累進屈折力レンズの特性、特にゆれに関して適合できないユーザーもあり、更なる改善が求められている。

#### 【課題を解決するための手段】

#### 【0008】

本発明の一態様は、度数の異なる遠用部と近用部とを含む眼鏡用の累進屈折力レンズであって、主注視線またはフィッティングポイントを通る垂直基準線に沿った物体側の面の遠用部の水平方向の面屈折力 $OH P f$ および垂直方向の面屈折力 $OV P f$ と、近用部の水平方向の面屈折力 $OH P n$ および垂直方向の面屈折力 $OV P n$ としたときに、物体側の面

50

は、面屈折力  $OHPf$  が面屈折力  $OV Pf$  よりも大きいトーリック面の要素を含み、主注視線または垂直基準線に沿った眼球側の面は、物体側の面のトーリック面の要素による面屈折力のシフトをキャンセルする要素を含む累進屈折力レンズである。すなわち、この累進屈折力レンズは以下の条件を満たす。

$$OHPf > OV Pf \cdots (1)$$

さらに、この累進屈折力レンズは以下の条件を満たす。

$$OHPf + OHPn > OV Pf + OV Pn \cdots (2)$$

$$OV Pn > OV Pf \cdots (3)$$

【0009】

この累進屈折力レンズは、物体側の面（外面）の主注視線またはフィッティングポイントを通る垂直基準線（双方を主子午線とも呼ぶ）に沿ったトーリック面（トロイダル面とも呼ぶ）の要素を含む外面累進レンズである。物体側の面のトーリック面の要素は、遠用部において、水平方向の面屈折力  $OHPf$  の方が垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  より大きい。また、遠用部の水平方向の面屈折力  $OHPf$  と近用部の水平方向の面屈折力  $OHPn$  の和は、遠用部の垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  と近用部の垂直方向の面屈折力  $OV Pn$  の和よりも大きい。すなわち、レンズ全体として水平方向の面屈折力が垂直方向の面屈折力よりも大きくなるように設定されている。また、物体側の面の主注視線上において、近用部の垂直方向の面屈折力  $OV Pn$  は遠用部の垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  によりも大きくなるように設定されており、主注視線の中間部において遠用部から近用部に向かって累進的に増加する。

【0010】

眼鏡レンズを通して得られる像にゆれが発生する際の視線（眼）の動きの典型的なものは、頭部の動きを補償する前庭動眼反射により頭部に対して眼球（視線）が動くことによるものである。前庭動眼反射により視線の動く範囲は水平方向（横方向）が一般的に広い。したがって、物体側の面に、水平方向の面屈折力が垂直方向の面屈折力よりも大きなトーリック面の要素を導入することにより、視線が水平方向に動く際に、視線が眼鏡レンズの物体側の面を通過する角度の変動を抑制できる。このため、視線を動かした際に眼鏡レンズを通して得る像の諸収差を低減でき、眼鏡レンズを通して得られる像のゆれの少ない眼鏡レンズを提供できる。

【0011】

物体側の面の加入度は、垂直方向の面屈折力および水平方向の屈折力により得てもよい。しかしながら、物体側の面の構造が複雑になる。このため、面屈折力の小さい垂直方向の面屈折力により物体側の面に加入度を設けることが望ましい。水平方向の面屈折力の加入度は眼球側の面（内面）に設けることが可能である。

【0012】

主注視線または垂直基準線に沿った眼球側の面（内面）の遠用部の水平方向の面屈折力  $IHPf$  および垂直方向の面屈折力  $IV Pf$  と、近用部の水平方向の面屈折力  $IHPn$  および垂直方向の面屈折力  $IV Pn$  とは、以下の条件を満たすことが望ましい。

$$OHPf - OV Pf = IHPf - IV Pf \cdots (4)$$

$$OHPn - OV Pn = IHPn - IV Pn \cdots (5)$$

ただし、これらの条件および以下に示す条件は乱視処方を含まない。すなわち、これらの条件は遠用処方における乱視処方を含まない。また、面屈折力  $IHPf$ 、 $IV Pf$ 、 $IHPn$  および  $IV Pn$  は絶対値である。

【0013】

条件（4）および（5）により、外面の遠用部および近用部のトーリック面の要素による屈折力のシフトをそれぞれキャンセルするトーリック面の要素を内面の遠用部および近用部に設けることができる。これにより、中間部においても、外面のトーリック面の要素により屈折力のシフトをキャンセルするためのトーリック面の要素を設けることができる。

【0014】

なお条件(4)および(5)はレンズの厚みが小さいとしたときの条件式であり、一般に眼鏡レンズの屈折力計算に用いられるレンズの厚みを考慮した形状係数(シェイプファクター)を加味した条件式(4a)および(5a)は以下の通りである。

$$\begin{aligned} IHPf - IVPf = \\ OHPf / (1 - t / n * OHPf) - OVPf / (1 - t / n * OVPf) \\ \dots (4a) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} IHPn - IVPn = \\ OHPn / (1 - t / n * OHPn) - OVPn / (1 - t / n * OVPn) \\ \dots (5a) \end{aligned}$$

ここで、tはレンズの厚み(単位メートル)、nはレンズ素材の屈折率である。

10

#### 【0015】

このようにレンズの厚みを加味して式を使い、より精度良く、外面に加えられたトーリック面の要素を内面でキャンセルできるが、式(4)および式(5)の簡略式によっても、目的はほぼ達成できる。

#### 【0016】

外面のトーリック面の要素を内面のトーリック面の要素によりキャンセルすることにより、内外面のトーリック面の要素を、乱視矯正を目的とするものではなく、眼(視線)の動きにともなう眼鏡レンズを通した像のゆれを抑制するために、いっそう効果的に利用できる。

#### 【0017】

さらに、この累進屈折力レンズは以下の条件を満たすことが望ましい。

20

$$IHPf > IVPf \dots (6)$$

$$IHPn > IVPn \dots (7)$$

$$IHPf > IHPn \dots (8)$$

#### 【0018】

条件(6)および(7)は、条件(4)および(5)と実質的には等価であるが、内面に水平方向の面屈折力の方が垂直方向の面屈折力より大きいトーリック面の要素を導入することにより、外面のトーリック面の要素により面屈折力のシフトをキャンセルできる。さらに、条件(8)により、水平方向の面屈折力の加入度を内面で確保することができる。

30

#### 【0019】

この累進屈折力レンズは以下の条件を満たすことも有効である。

$$OHPf = OHPn \dots (9)$$

$$IVPf = IVPn \dots (10)$$

#### 【0020】

外面の水平方向の面屈折力を一定(一律)にすることができ、内面の垂直方向の面屈折力を一定にできるので、製造が容易で収差の少ない累進屈折力レンズを提供できる。

#### 【0021】

累進屈折力レンズは遠用処方に乱視処方がない場合には、さらに以下の条件を満たすことが望ましい。

40

$$OHPf - OVPf = IHPf - IVPf = C1 \dots (4')$$

$$OHPn - OVPn = IHPn - IVPn = C2 \dots (5')$$

ただし、C1およびC2は定数であり、以下の範囲を満たすことが望ましい。

$$1(D) < C1, C2 < 6(D) \dots (11)$$

ただし、単位Dはディオプトリーである。

定数C1およびC2はさらに、以下の範囲を満たすことが望ましい。

$$1(D) < C1, C2 < 4(D) \dots (11')$$

#### 【0022】

また、上記の累進屈折力レンズは、主注視線または垂直基準線を挟んだ±10mmの範囲内において上記の各条件を満たすことが望ましい。累進屈折力レンズを使用するときの

50

人の視覚の特性として、主注視線上での使用頻度が極めて大きく、像のゆれを感じるのはその主注視線近傍を使い視作業をするときである。したがって、水平方向の面屈折力 OHP の強度方向へのシフトは、少なくとも主注視線を中心として水平方向に  $\pm 10 \text{ mm}$  あれば像のゆれを軽減する効果は十分に得ることができる。

【0023】

本発明の異なる態様の 1 つは、上記の累進屈折力レンズと、累進屈折力レンズが取り付けられた眼鏡フレームとを有する眼鏡である。

【図面の簡単な説明】

【0024】

【図 1】眼鏡の一例を示す斜視図。

10

【図 2】図 2 (a) は累進屈折力レンズの一方のレンズを模式的に示す平面図、図 2 (b) はその断面図。

【図 3】図 3 (a) は眼鏡用レンズの等価球面度数分布を示す図、図 3 (b) は眼鏡用レンズの非点収差分布を示す図、図 3 (c) は正方格子を見たときの歪曲の状態を示す図。

【図 4】前庭動眼反射を示す図。

【図 5】前庭動眼反射の最大角度を示す図。

【図 6】矩形模様を設定する様子を示す図。

【図 7】矩形模様の幾何学的なずれを重ね合わせて示す図。

【図 8】矩形模様の格子線の傾きの変化を示す図。

【図 9】矩形模様の格子線の水平方向の格子線の変化量を示す図。

20

【図 10】矩形模様の格子線の垂直方向の格子線の変化量を示す図。

【図 11】図 11 (a) は実施例 1 の累進屈折力レンズの外面の主注視線上の面屈折力を示す図、図 11 (b) は実施例 1 の累進屈折力レンズの内面の主注視線上の面屈折力を示す図。

【図 12】図 12 (a) は比較例 1 の累進屈折力レンズの外面の主注視線上の面屈折力を示す図、図 12 (b) は比較例 1 の累進屈折力レンズの内面の主注視線上の面屈折力を示す図。

【図 13】図 13 (a) は実施例 1 の累進屈折力レンズの外面の面非点収差分布を示す図、図 13 (b) は比較例 1 の累進屈折力レンズの外面の面非点収差分布を示す図。

【図 14】図 14 (a) は実施例 1 の累進屈折力レンズの外面の等価球面面屈折力分布を示す図、図 14 (b) は比較例 1 の累進屈折力レンズの外面の等価球面面屈折力分布を示す図。

30

【図 15】図 15 (a) は実施例 1 の累進屈折力レンズの内面の面非点収差分布を示す図、図 15 (b) は比較例 1 の累進屈折力レンズの内面の面非点収差分布を示す図。

【図 16】図 16 (a) は実施例 1 の累進屈折力レンズの内面の等価球面面屈折力分布を示す図、図 16 (b) は比較例 1 の累進屈折力レンズの内面の等価球面面屈折力分布を示す図。

【図 17】図 17 (a) は実施例 1 の累進屈折力レンズの非点収差分布を示す図、図 17 (b) は比較例 1 の累進屈折力レンズの非点収差分布を示す図。

【図 18】図 18 (a) は実施例 1 の累進屈折力レンズの等価球面度数分布を示す図、図 18 (b) は比較例 1 の累進屈折力レンズの等価球面度数分布を示す図。

40

【図 19】振動 (ゆれ指標 IDd) を示す図。

【図 20】変形量 (ゆれ指標 IDs) を示す図。

【図 21】図 21 (a) は実施例 2 の累進屈折力レンズの外面の主注視線上の面屈折力を示す図、図 21 (b) は実施例 2 の累進屈折力レンズの内面の主注視線上の面屈折力を示す図。

【図 22】図 22 (a) は比較例 2 の累進屈折力レンズの外面の主注視線上の面屈折力を示す図、図 22 (b) は比較例 2 の累進屈折力レンズの内面の主注視線上の面屈折力を示す図。

【図 23】図 23 (a) は実施例 2 の累進屈折力レンズの外面の面非点収差分布を示す図

50

、図 2 3 ( b ) は比較例 2 の累進屈折力レンズの外面の面非点収差 分布を示す図。

【図 2 4】図 2 4 ( a ) は実施例 2 の累進屈折力レンズの外面の等価球面面屈折力分布を示す図、図 2 4 ( b ) は比較例 2 の累進屈折力レンズの外面の等価球面面屈折力分布を示す図。

【図 2 5】図 2 5 ( a ) は実施例 2 の累進屈折力レンズの内面の面非点収差分布を示す図、図 2 5 ( b ) は比較例 2 の累進屈折力レンズの内面の面非点収差分布を示す図。

【図 2 6】図 2 6 ( a ) は実施例 2 の累進屈折力レンズの内面の等価球面面屈折力分布を示す図、図 2 6 ( b ) は比較例 2 の累進屈折力レンズの内面の等価球面面屈折力分布を示す図。

【図 2 7】図 2 7 ( a ) は実施例 2 の累進屈折力レンズの非点収差分布を示す図、図 2 7 ( b ) は比較例 2 の累進屈折力レンズの非点収差分布を示す図。

【図 2 8】図 2 8 ( a ) は実施例 2 の累進屈折力レンズの等価球面度数分布を示す図、図 2 8 ( b ) は比較例 2 の累進屈折力レンズの等価球面度数分布を示す図。

【図 2 9】振動 ( ゆれ指標 I D d ) を示す図。

【図 3 0】変形量 ( ゆれ指標 I D s ) を示す図。

【発明を実施するための形態】

【 0 0 2 5 】

図 1 は、眼鏡の一例を斜視図にて示している。図 2 ( a ) は、本発明の実施形態の 1 つの累進屈折力レンズの一方のレンズを平面図にて模式的に示している。図 2 ( b ) は、その累進屈折力レンズの一方のレンズを断面図にて模式的に示している。

【 0 0 2 6 】

本例では、使用者側 ( ユーザー側、着用者側、眼球側 ) からみて、左側を左、右側を右として説明する。この眼鏡 1 は、左眼用および右眼用の左右一対の眼鏡用レンズ 1 0 L および 1 0 R と、レンズ 1 0 L および 1 0 R をそれぞれ装着した眼鏡フレーム 2 0 とを有する。眼鏡用レンズ 1 0 L および 1 0 R は、それぞれ、累進屈折力レンズ、より具体的には、累進多焦点レンズ ( 累進屈折力レンズ ) である。レンズ 1 0 L および 1 0 R は、それぞれ、基本的な形状は物体側に凸のメニスカスレンズである。したがって、レンズ 1 0 L および 1 0 R は、それぞれ、物体側の面 ( 凸面、以下外面ともいう ) 1 9 A と、眼球側 ( 使用者側 ) の面 ( 凹面、以下内面ともいう ) 1 9 B とを含む。

【 0 0 2 7 】

図 2 ( a ) は右眼用レンズ 1 0 R を示している。このレンズ 1 0 R は、上方に遠距離の物を見る ( 遠方視の ) ための視野部である遠用部 1 1 を含み、下方に遠用部 1 1 と異なる度数 ( 屈折力 ) の近距離の物を見る ( 近方視の ) ための視野部である近用部 1 2 を含む。さらに、レンズ 1 0 R は、これら遠用部 1 1 と近用部 1 2 とを連続的に屈折力が変化するように連結する中間部 ( 中間視のための部分、累進部、累進帯 ) 1 3 を含む。また、レンズ 1 0 R は、遠方視・中間視・近方視をするときに視野の中心となるレンズ上の位置を結んだ主注視線 ( 主子午線とも呼ばれる ) 1 4 を含む。眼鏡用レンズ 1 0 R をフレーム枠に合わせて外周を成形し枠入れする際に遠方水平正面視 ( 第一眼位 ) での視線が通過するようにするレンズ上の基準点であるフィッティングポイント P e は遠用部 1 1 のほぼ下端に位置するのが通常である。以下においてはこのフィッティングポイント P e をレンズの座標原点とし、水平方向の座標を X 座標、垂直方向の座標を Y 座標とする。主注視線 1 4 は遠用部 1 1 から近用部 1 2 方向にほぼ垂直に伸び、Y 座標に対してフィッティングポイント P e を過ぎたあたりから鼻側に曲がる。

【 0 0 2 8 】

なお、以下において眼鏡用レンズとして右眼用の眼鏡用レンズ 1 0 R を中心に説明するが、眼鏡用レンズ、眼鏡レンズまたはレンズは左眼用の眼鏡用レンズ 1 0 L であってもよく、左眼用の眼鏡用レンズ 1 0 L は、左右の眼の眼鏡仕様の差を除けば基本的には右眼用の眼鏡用レンズ 1 0 R と左右対称の構成となる。また、以下においては、右眼用および左眼用の眼鏡用レンズ 1 0 R および 1 0 L を共通して眼鏡用レンズ ( またはレンズ ) 1 0 と称する。

## 【 0 0 2 9 】

累進屈折力レンズ 1 0 の光学性能のうち視野の広さについては、非点収差分布図や等価球面屈折力分布図により知ることができる。累進屈折力レンズ 1 0 の性能の 1 つは、累進屈折力レンズ 1 0 を着用して頭を動かしたときに感じるゆれ（ユレ、揺れ）も重要であり、非点収差分布や等価球面度数分布がほとんど同じであっても、ゆれに関して差が発生することがある。以下においては、まず、ゆれの評価方法について説明し、その評価方法を用いて、本願の実施形態と、従来例とを比較した結果を示す。

## 【 0 0 3 0 】

## 1 . ゆれの評価方法

図 3 ( a ) に、典型的な累進屈折力レンズ 1 0 の等価球面度数分布（単位はディオプター（ D ））を示し、図 3 ( b ) に、非点収差分布（単位はディオプター（ D ））を示し、図 3 ( c ) に、このレンズ 1 0 により正方格子を見たときの歪曲の状態を示している。累進屈折力レンズ 1 0 においては、主注視線 1 4 に沿って所定の度数が加入される。したがって、度数の加入により、中間領域（中間部、累進領域） 1 3 の側方には大きな非点収差が発生し、その部分では物がぼやけて見えてしまう。等価球面度数分布は近用部 1 2 では所定の量だけ度数がアップし、中間部 1 3 、遠用部 1 1 へと順次度数が減少する。この累進屈折力レンズ 1 0 においては、遠用部 1 1 の度数（遠用度数、 S p h ）は 3 . 0 0 D （ディオプトリー）であり、加入度数（ A D D ）は 2 . 0 0 D である。

## 【 0 0 3 1 】

この度数のレンズ 1 0 上の位置による違いにより、度数の大きな近用部 1 2 では遠用部 1 1 に比べ像の倍率が大きくなり、中間部 1 3 から近用部 1 2 の側方では、正方格子像はひずんで見える。これが頭を動かしたときの像のゆれ（ユレ）の原因となる。

## 【 0 0 3 2 】

図 4 に、前庭動眼反射（ V e s t i b u l o - O c u l a r R e f l e x （ V O R ） ）の概要を示している。人はものを見ているとき頭部が動くと視界も動く。このとき、網膜上の像も動く。その頭部の動き（顔の回旋（回転）、頭部の回旋） 8 を相殺するような眼球 3 の動き（眼の回旋（回転）） 7 があれば視線 2 は安定し（動かず）、網膜像は動かない。このような網膜像を安定化させる機能をもつ、反射的な眼球運動を代償性眼球運動という。その代償性眼球運動の一つが前庭動眼反射であり、頭部の回旋が刺激となり反射を生じる。水平回転（水平回旋、水平旋回）による前庭動眼反射の神経機構はある程度解明されており、頭部の回旋 8 を水平半規管が検知し、それからの入力が入力が外眼筋に抑制性と興奮性の作用を与え、眼球 3 を動かすと考えられている。

## 【 0 0 3 3 】

頭部が回旋したとき、前庭動眼反射により眼球が回旋すると網膜像は動かないが、図 4 に破線および一点鎖線で示したように頭部の回旋に連動して眼鏡レンズ 1 0 が回旋する。このため、前庭動眼反射により眼鏡レンズ 1 0 を通過する視線 2 は相対的に眼鏡レンズ 1 0 の上を動く。したがって、前庭動眼反射により眼球 3 が動く範囲、すなわち、前庭動眼反射により視線 2 が通過する範囲で眼鏡用レンズ 1 0 の結像性能に差があると、網膜像がゆれることがある。

## 【 0 0 3 4 】

図 5 は、視標探索時の頭位（眼位）運動を観察した一例を示している。図 5 に示した幾つかのグラフは、注視点より水平方向にある角度だけ移動した視標（対象物）を認識するために、頭部がどの程度回旋するかを示している。視標（対象物）を注目させる注視の状態においては、グラフ 4 1 に示すように頭部は対象物とともに回旋する。これに対して、視標（対象物）を単に認識する程度の弁別視の状態においては、グラフ 4 2 に示すように、頭部の動きは対象物の角度（移動）に対して 1 0 度程度小さく（少なく）なる。この観察結果により、眼球の動きにより対象物を認識できる範囲の限界を約 1 0 度程度に設定できる。したがって、自然な状態で人間が頭部を動かしながら前庭動眼反射により対象物を見るときの水平方向の頭部の回旋角度は左右にそれぞれ最大 1 0 度程度（前庭動眼反射により眼球 3 が動く最大水平角度 x m ）と考えられる。



## 【 0 0 3 5 】

一方、前庭動眼反射により対象物を見る時の垂直方向の頭部の最大回旋角は、累進屈折力レンズの場合は、中間部では度数の変化があるため、大きく動くと対象物の距離に対して度が合わなくなり、像がぼけてしまうことから、水平方向のものよりも小さくなることが考えられる。以上から、ゆれのシミュレーションを行う場合のパラメータとなる頭部回旋角は水平方向で左右に約 10 度程度、垂直方向ではそれより小さく、例えば上下に 5 度程度を用いるのが好ましい。また、前庭動眼反射により視線が動く範囲の典型的な値は、水平方向では、主注視線 14 の左右  $\pm 10$  度程度であることが分かる。

## 【 0 0 3 6 】

図 6 に、仮想空間の仮想面 59 に配置された観察目標物、本例においては矩形模様 50 に対して頭部を回旋させたときの前庭動眼反射を加味した視覚のシミュレーションを行う様子を示している。仮想空間に眼球 3 の回旋中心  $R_c$  を原点として、水平正面方向に  $z$  軸を設定し、水平方向に  $x$  軸、垂直方向に  $y$  軸を設定する。 $y - z$  平面に対して角度  $x$ 、 $x - z$  平面に対して角度  $y$  をなす方向に、距離  $d$  を隔てた仮想面 59 に観察目標物の矩形模様 50 を配置する。

## 【 0 0 3 7 】

本例においては、矩形模様 50 は縦横に 2 等分された正方格子であり、幾何学的中心 55 を通る中心の垂直格子線 51 および中心の垂直格子線 51 に対して左右対称な左右の垂直格子線 52 と、幾何学的中心を通る中心の水平格子線 53 および中心の水平格子線 53 に対し上下対称な上下の水平格子線 54 とを含む。この正方格子の矩形模様 50 を、以下に示すようにピッチが眼鏡レンズ 10 の上に視野角で設定されるように仮想面 59 と眼球 3 との距離  $d$  を調整する。

## 【 0 0 3 8 】

この例では、眼鏡レンズ 10 を実際の装用時と同じ位置・姿勢で眼球 3 の前に配置し、注視点に対して前庭動眼反射により眼球 3 が動く最大水平角度  $x_m$  の近傍、すなわち、注視点に対して  $\pm 10$  度に左右の垂直格子線 52 および上下の水平格子線 54 がそれぞれ見えるように仮想面 59 を設定する。

## 【 0 0 3 9 】

この正方格子の矩形模様 50 のサイズは視野角で規定することができ、見る対象物に合わせて設定することが可能である。例えばモバイルパソコンの画面などでは格子の視野ピッチは小さく、デスクトップパソコンの画面のような対象物では格子の視野ピッチは大きくとることができる。

## 【 0 0 4 0 】

一方、観察目標物（仮想面）59 までの距離  $d$  については、累進屈折力レンズ 10 の場合は、遠用部、中間部、近用部により想定される観察対象物の距離が変わるので、それを考慮して遠用部では数 m 以上の遠距離、近用では 40 cm から 30 cm 程度の近距離、中間部は 1 m から 50 cm 程度の中間距離にすることが妥当である。ただし、例えば歩行時には中間部、近用部でも 2 m から 3 m の距離のものが観察対象となるので、あまり厳密にレンズ上の遠・中・近の領域に合わせて距離  $d$  を設定する必要はなく、そのゆれ指標計算結果に対する影響も大きくはない。

## 【 0 0 4 1 】

レンズ屈折作用により目標対象物である矩形模様 50 は視野方向（ $x$ 、 $y$ ）からずれた視野角方向に観察される。このときの矩形模様 50 の観察像は通常の光線追跡法により求めることができる。この状態を基本として、水平方向に  $+$   $\theta$  度頭部を回旋させると顔と一緒にレンズ 10 も  $+$   $\theta$  度回旋する。このとき前庭動眼反射により眼球 3 は逆方向に  $-\theta$  度、即ち  $-$   $\theta$  度回旋するので、レンズ 10 の上では視線 2 は  $-$   $\theta$  度移動した位置を使って目標物の矩形模様 50 の幾何学的中心 55 を見ることになる。したがって、レンズ 10 の視線 2 の透過箇所や視線 2 のレンズ 10 への入射角度が変わるので、目標対象物である矩形模様 50 は違った形で観察される。

## 【 0 0 4 2 】

10

20

30

40

50

このため、頭部を左右または上下に反復回旋したときの、最大または所定の回旋角度  $\times 1$  の両端位置における観察目標物（矩形模様）50の画像を観察目標物の幾何学中心55で重ね合わせ、両者の形状のずれを幾何学的に計算する。水平角度  $\times 1$  の一例は前庭動眼反射により眼球3が動く最大水平角度  $\times m$ （約10度）である。

#### 【0043】

ゆれの評価に用いられる指数の1つはゆれ指標IDdであり、このゆれ指標IDdは、水平格子線53および54、および垂直格子線51および52の傾きの変化を計算するものである。ゆれ指標IDsは水平格子線53および54、および垂直格子線51および52の移動面積を計算するものである。

#### 【0044】

図7は、注視点に対して第1の水平角度（振り角） $\times 1$ （10度）で左右に眼球3および矩形模様50を動かしたときの矩形模様50の像の一例を示している。この状態は、水平角度（振り角）10度で頭部とともに眼鏡用レンズ10を左右に動かしたときに、矩形模様50を動かさず視線2が矩形模様50の幾何学的中心55から動かないように矩形模様50を見ている状態に相当する。矩形模様50a（破線）は、振り角10°で光線追跡法により眼鏡レンズ10を介して観察される像（右回旋画像）であり、矩形模様50b（実線）は同様に振り角-10°で観察される像（左回旋画像）であり、それらの矩形模様50aおよび50bを幾何学的中心55が一致するように重ねて示している。ちなみに、振り角0°で観察される矩形模様50の像はこれらのほぼ中間に位置する。振り角を上下に設定した場合に観察される像（上回旋画像および下回旋画像）も同様に求めることができる。

#### 【0045】

これらの画像（矩形模様）50aおよび50bは、観察目標物を、眼鏡レンズ10を通して見ながら、頭を振ったときにユーザーが実際に得られる目標対象物の像であり、これらの像50aおよび50bの差（変形）は、頭を振ったときの像の動きを表していると考えることができる。

#### 【0046】

図8に、ゆれ指標（ゆれ指数）IDdを示している。ゆれ指標IDdは、各格子線51～54の傾きの変化である。図8に示すように矩形模様50の各辺（格子線）51～54の勾配の変化量を幾何学的に計算することにより、ゆれ指数IDdを12個求めることができる。このうち水平方向の格子線53および54の勾配の変化量は「波打ち（うねり）」を表し、垂直方向の格子線51および52の勾配の変化量は「揺らぎ」を表していると考えられる。したがって、格子線51～54の勾配の変化量を方向毎に合算するとそれぞれ「波打ち（うねり）感」、「揺らぎ感」としてゆれ（ユレ）を定量評価できる。

#### 【0047】

図9および図10に、ゆれ指標（ゆれ指数）IDsを示している。ゆれ指標IDsは、ゆれの評価に用いられる異なる指数であり、矩形模様50の全体形状の変形の大きさである。ゆれ指標IDsは、図9および10に示すように矩形模様50の格子線51～54のそれぞれの移動量を面積として幾何学的に計算することによって、12個の数値を得ることができる。図9は水平方向の格子線53および54の移動量（斜線塗りつぶし部分）を表し、図10は垂直方向の格子線51および52の移動量（斜線塗りつぶし部分）を表したものである。移動量（面積）で表わされるゆれ指標IDsは、先の勾配の変化量で表わされるゆれ指標IDdと同じ傾向を示すが、レンズ10がゆれ評価位置付近で大きな倍率変化を持っていた場合、例えば水平方向に伸び縮みが生ずるような変形がある場合は、それらの要素も包含した指標となる。

#### 【0048】

これらのゆれ指標IDdおよびIDsは、水平方向成分、垂直方向成分、それらの合算値として、用途により使い分けることができる。以降において、勾配の変化から得られるゆれ指標IDdは「振動」と表現し、格子線の移動量から得られるゆれ指標IDsを「変形量」と表現することがある。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 4 9 】

「振動」のゆれ指標  $ID_d$  の単位は、視野角座標上での各格子線の勾配の変化量であるので無次元である。一方、「変形量」のゆれ指標  $ID_s$  の単位は、視野角座標上での面積であるので、度の二乗である。なお、この変形量によるゆれ指数  $ID_s$  は、頭部の回旋を加える前の 0 度での面積で変化量の面積を割って、無次元化して、比率（たとえば、パーセント）表示することも可能である。

## 【 0 0 5 0 】

振動に関する指標  $ID_d$  は、中心格子線（Center Line）5 1 および 5 3 の振動のうち、水平方向の格子線 5 3 のものを「水平@CL」、垂直方向の格子線 5 1 のものを「垂直@CL」として指標化する。また、その中心格子線 5 3 を含むすべての水平格子線 5 3 および 5 4 の振動を「水平L」、同様にすべての垂直格子線 5 1 および 5 2 の振動を「垂直L」、その両者を合算したすべての格子線の振動の総和または平均を「全L」として指標化する。

## 【 0 0 5 1 】

「水平@CL」と「垂直@CL」は計算が容易で簡便であるので、レンズ 1 0 の全面にわたって計算し、マップ化するような場合には便利である。一方、「水平L」、「垂直L」は、実際に人（ユーザー）がゆれを感じているときにはただ 1 つの水平あるいは垂直の線の変動だけではなく、形として捉えている対象物のアウトラインの変動が同時に知覚されているという事実からすると、よりユーザーの感覚に近い指標であると言える。

## 【 0 0 5 2 】

さらに、ユーザーにおいては水平方向も垂直方向も同時に知覚されるので、それらを合算した「全L」が一番妥当な指標となる。しかしながら、ユーザーによって「波打ち（うねり）」と「揺らぎ」に対する感受性が異なる可能性や、個人の生活環境による視線の使い方が水平方向での視線移動が多く「波打ち（うねり）」を問題としたり、その逆に「揺らぎ」を問題にするケースが考えられる。したがって、各方向成分により、ゆれを指標化し、評価することも有用である。

## 【 0 0 5 3 】

変形量に関する指標  $ID_s$  については、すべての水平格子線 5 3 および 5 4 の変動面積を「水平L」、すべての垂直格子線 5 1 および 5 2 の変動面積を「垂直L」、それらの合算を「全L」として指標化する。成分毎の指標化とその合算による指標化の必要性については前述の振動に関するものと同じである。変形量による指標  $ID_s$  のメリットは、倍率の変化が加味される点である。特に累進屈折力レンズ 1 0 の場合は垂直方向に度数の加入がされる。このため、首を縦方向に振ってものを見た場合、度数の変化によって像が拡大・縮小されたり、前後に揺動して見えたりする現象がある。また加入度数が大きい場合も近用部の側方で倍率が落ちる現象が顕著になる。このため、像の横方向での伸び縮みが発生する。変形量による指標  $ID_s$  はこれらの変化を数値化できるので、評価方法として有用である。

## 【 0 0 5 4 】

## 2. 実施形態 1

## 2. 1 実施例 1

図 1 1 (a) に実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の外面（物体側の面）1 9 A の主注視線 1 4 に沿った水平方向の面屈折力（表面屈折力） $OHP(y)$  と、垂直方向の面屈折力（表面屈折力） $OV P(y)$  とをディオプトリー（D）を単位として示している。図 1 1 (b) に、累進屈折力レンズ 1 0 a の内面（眼球側の面）1 9 B の主注視線 1 4 に沿った水平方向の面屈折力（表面屈折力） $IHP(y)$  と、垂直方向の面屈折力（表面屈折力） $IV P(y)$  とをディオプトリー（D）を単位として示している。内面 1 9 B の面屈折力  $IHP(y)$  と、垂直方向の面屈折力  $IV P(y)$  とは本来負の値になるが、本明細書においては、内面 1 9 B の面屈折力はいずれも絶対値を示す。以下においても同様である。また、 $y$  座標は、フィッティングポイント  $P_e$  を原点とする垂直基準線の座標である。以下において述べる  $x$  座標は、フィッティングポイント  $P_e$  を原点とする垂直基準線に垂直

な水平基準線に垂直な水平基準線の座標である。主注視線（主子午線）14は、垂直基準線に対して鼻よりに輻輳しているが、座標としてはy座標を用いて示す。

【0055】

この累進屈折力レンズ10aにおいて主注視線14に沿った水平方向の透過屈折力（度数）HPおよび垂直方向の透過屈折力（度数）VPにおいては視線2がレンズ10aの各面19Aおよび19Bに対して垂直であるとするときHPおよびVPは以下の式により近似的に得られる。

$$HP(y) = OHP(y) - IHP(y) \cdots (12)$$

$$VP(y) = OVP(y) - IVP(y) \cdots (13)$$

【0056】

ここで式(12)および式(13)はレンズの厚みが小さいとしたときの関係式であり、一般に眼鏡レンズの屈折力計算に用いられるレンズの厚みを考慮した形状係数（シェイプファクター）を加味した関係式に置き換えることも可能である。その場合は、以下の式(12a)および式(13a)となる。

$$HP(y) = \frac{OHP(y)}{(1 - t/n * OHP(y))} - IHP(y) \cdots (12a)$$

$$VP(y) = \frac{OVP(y)}{(1 - t/n * OVP(y))} - IVP(y) \cdots (13a)$$

ここで、tはレンズの厚み（単位メートル）nはレンズ素材の屈折率である。また、式(12)、(12a)、(13)、(13a)のy座標についても、より正確に行うためには、レンズ周辺部においては、視線のレンズ上の透過位置の外面側と内面側でのズレを光線追跡により求めて適用することも可能である。

【0057】

また、主注視線14以外の領域においては、レンズ10の各面19Aおよび19Bに対する視線2が垂直方向から傾き、プリズム効果を考慮する必要がある。しかしながら、上記の式(12)および(13)の関係が近似的に成立する。

【0058】

同様に、上述したように、物体側（外面）19Aに加えられたトーリック面の要素をキャンセルするために眼球側（内面側）19Bの面屈折力は条件(4a)および(5a)にしたがって操作することが好ましい。しかしながら、レンズ厚みが十分に小さい薄肉のレンズにおいては条件(4)および(5)によりトーリック面の要素をほぼキャンセルできる。したがって、以下においては、レンズ厚みが十分に小さい薄肉レンズを例に本発明をさらに説明する。

【0059】

実施例1の累進屈折力レンズ10aは、セイコーエプソン社製累進屈折力レンズ「セイコーP-1シナジーAS（屈折率1.67）に眼鏡仕様として累進帯長14mm、処方度数（遠用度数、Sph）が3.00（D）、加入度数（Add）が2.00（D）を適用して設計されたものである。なお、レンズ10aの直径は65mmであり、乱視度数は含まれていない。

【0060】

実施例1の累進屈折力レンズ10aは、さらに、外面19Aを水平方向の面屈折力OHPが垂直方向の面屈折力OVPより大きなトーリック面（トロイダル面）の要素を含む累進面（外面累進面）で構成し、内面19Bを、外面のトーリック面の要素により面屈折力のシフトをキャンセルするトーリック面の要素を含む内面累進面により構成している。

【0061】

具体的には、図11(a)に示した外面19Aでは、遠用部11の垂直方向（縦方向）の面屈折力OVPfは一定で6.0（D）である。中間部13の垂直方向の面屈折力OVPmは累進的に増加し、近用部12で2.0（D）の所定の加入度に到達している。近用部12の垂直方向の面屈折力OVPnは一定の8.0（D）になっている。

【0062】

10

20

30

40

50

一方、外面 19A の遠用部 11 の水平方向の面屈折力  $OHPf$ 、中間部 13 の水平方向の面屈折力  $OHPm$  および近用部 12 の水平方向の面屈折力  $OHPn$  は一定で、 $9.0(D)$  となっている。したがって、遠用部 11 においては、垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  に対して水平方向の面屈折力  $OHPf$  が  $3.0(D)$  大きくなる方向にシフトしている。また、近用部 12 においては、垂直方向の面屈折力  $OV Pn$  に対して水平方向の面屈折力  $OHPn$  が  $1.0(D)$  大きくなる方向にシフトしている。中間部 13 においても、垂直方向の面屈折力  $OV Pm$  に対して水平方向の面屈折力  $OHPm$  が大きくなる方向にシフトしているが、シフト量は遠用部 11 から近用部 12 に向かって  $3.0(D)$  から  $1.0(D)$  に変化している。

【0063】

10

図 11(b) に示した内面 19B では、遠用部 11 の垂直方向の面屈折力  $IV Pf$ 、中間部 13 の垂直方向の面屈折力  $IV Pm$  および近用部 12 の垂直方向の面屈折力  $IV Pn$  は一定で、 $3.0(D)$  となっている。

【0064】

一方、内面 19B の遠用部 11 の水平方向（横方向）の面屈折力  $IMPf$  は一定で  $6.0(D)$  であり、中間部 13 の水平方向の面屈折力  $IMPm$  は累進的に減少し、近用部 12 で  $2.0(D)$  の所定の加入度に到達している。近用部 12 の水平方向の面屈折力  $IMPn$  は一定の  $4.0(D)$  になっている。

【0065】

したがって、遠用部 11 においては、垂直方向の面屈折力  $IV Pf$  に対して水平方向の面屈折力  $IHPf$  が  $3.0(D)$  大きくなる方向にシフトしている。また、近用部 12 においては、垂直方向の面屈折力  $IV Pn$  に対して水平方向の面屈折力  $IHPn$  が  $1.0(D)$  大きくなる方向にシフトしている。中間部 13 においては、垂直方向の面屈折力  $IV Pm$  に対して水平方向の面屈折力  $IHPm$  が大きくなる方向にシフトしているが、シフト量は遠用部 11 から近用部 12 に向かって  $3.0(D)$  から  $1.0(D)$  に変化している。このため、この累進屈折力レンズ 10a は、内面 19B は、外面 19A のトーリック面の要素による面屈折力のシフトをキャンセルするトーリック面の要素を含む。

20

【0066】

また、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10a は、上記の条件 (1) ~ (11) の全ての条件を備えている。すなわち、外面 19A の主注視線 14 に沿った領域の遠用部 11 の水平方向の面屈折力  $OHPf$  は、垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  より大きい（条件 (1)）。また、外面 19A の主注視線 14 に沿った領域の遠用部の水平方向の面屈折力  $OHPf$  と近用部の水平方向の面屈折力  $OHPn$  の和は、遠用部の垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  と近用部の垂直方向の面屈折力  $OV Pn$  の和よりも大きい。（条件 (2)）。さらに、近用部の垂直方向の面屈折力  $OV Pn$  は、遠用部 11 の垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  より大きい（条件 (3)）。なお、外面 19A の主注視線 14 に沿った領域の中間部 13 の水平方向の面屈折力  $OHPm$  も、垂直方向の面屈折力  $OV Pm$  より大きい。

30

【0067】

内面 19B の遠用部 11 は、外面 19A の水平方向の面屈折力  $OHPf$  と垂直方向の面屈折力  $OV Pf$  とのシフトをキャンセルする水平方向の面屈折力  $IHPf$  と垂直方向の面屈折力  $IV Pf$  とを含む（条件 (4)）。内面 19B の近用部 12 は、外面 19A の水平方向の面屈折力  $OHPn$  と垂直方向の面屈折力  $OV Pn$  とのシフトをキャンセルする水平方向の面屈折力  $IHPn$  と垂直方向の面屈折力  $IV Pn$  とを含む（条件 (5)）。なお、同様に、内面 19B の中間部 13 は、外面 19A の水平方向の面屈折力  $OHPm$  と垂直方向の面屈折力  $OV Pm$  とのシフトをキャンセルする水平方向の面屈折力  $IHPm$  と垂直方向の面屈折力  $IV Pm$  とを含む。

40

【0068】

さらに、内面 19B の主注視線 14 に沿った領域の遠用部 11 の水平方向の面屈折力  $IHPf$  は、垂直方向の面屈折力  $IV Pf$  より大きい（条件 (6)）。また、内面 19B の主注視線 14 に沿った領域の近用部 12 の水平方向の面屈折力  $IHPn$  は、垂直方向の面

50

屈折力  $I V P n$  より大きい (条件 (7))。さらに、遠用部 11 の水平方向の面屈折力  $I H P f$  は、近用部の水平方向の面屈折力  $I H P n$  より大きい (条件 (8))。なお、内面 19 B の主注視線 14 に沿った領域の中間部 13 の水平方向の面屈折力  $I H P m$  も、垂直方向の面屈折力  $I V P m$  より大きい。

【0069】

また、外面 19 A の遠用部 11 の水平方向の面屈折力  $O H P f$  と近用部 12 の水平方向の面屈折力  $O H P n$  は、中間部 13 の水平方向の面屈折力  $O H P m$  も含めて一定 ( $9.0 (D)$ ) である (条件 (9))。一方、内面 19 B の遠用部 11 の垂直方向の面屈折力  $I V P f$  と近用部 12 の垂直方向の面屈折力  $I V P n$  は、中間部 13 の垂直方向の面屈折力  $I V P m$  も含めて一定 ( $3.0 (D)$ ) である (条件 (10))。

10

【0070】

さらに、この累進屈折力レンズ 10 a では、遠用部 11 の外面 19 A の水平方向の面屈折力  $O H P f$  と垂直方向の面屈折力  $O V P f$  との差 (シフト) と、内面 19 B の水平方向の面屈折力  $I H P f$  と垂直方向の面屈折力  $I V P f$  との差 (シフト) は一定の値  $C1$  であり、 $C1$  は  $3.0 (D)$  である (条件 (11) および ( $11'$ ))。また、近用部 12 の外面 19 A の水平方向の面屈折力  $O H P n$  と垂直方向の面屈折力  $O V P n$  との差 (シフト) と、内面 19 B の水平方向の面屈折力  $I H P n$  と垂直方向の面屈折力  $I V P n$  との差 (シフト) は一定の値  $C2$  であり、 $C2$  は  $1.0 (D)$  である (条件 (11) および ( $11'$ ))。

【0071】

20

## 2.2 比較例 1

実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a と比較するために、比較例 1 として、上記と同じ眼鏡仕様で外面 19 A および内面 19 B の遠用部が球面を基本として構成されるような内外面累進屈折力レンズ 10 b を設計した。

【0072】

図 12 (a) に比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b の外面 (物体側の面) 19 A の主注視線 14 に沿った水平方向の面屈折力  $O H P (y)$  と、垂直方向の面屈折力  $O V P (y)$  とをディオプトリー ( $D$ ) を単位として示している。図 12 (b) に、累進屈折力レンズ 10 b の内面 (眼球側の面) 19 B の主注視線 14 に沿った水平方向の面屈折力 (表面屈折力)  $I H P (y)$  と、垂直方向の面屈折力 (表面屈折力)  $I V P (y)$  とをディオプトリー ( $D$ ) を単位として示している。

30

【0073】

比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b は、外面 19 A の遠用部 11 は球面であり、水平方向の面屈折力  $O H P f$  と、垂直方向の面屈折力  $O V P f$  とは同一で  $6.0 (D)$  である。中間部 13 の垂直方向の面屈折力  $O V P m$  は累進的に増加し、近用部 12 で  $2.0 (D)$  の所定の加入度に到達している。近用部 12 の垂直方向の面屈折力  $O V P n$  は一定の  $8.0 (D)$  になっている。一方、中間部 13 の水平方向の面屈折力  $O H P m$  および近用部 12 の水平方向の面屈折力  $O H P n$  は一定で、 $6.0 (D)$  となっている。

【0074】

内面 19 B も、遠用部 11 は球面であり、水平方向の面屈折力  $I H P f$  と、垂直方向の面屈折力  $I V P f$  とは同一で  $3.0 (D)$  である。中間部 13 の水平方向の面屈折力  $I H P m$  は累進的に減少し、近用部 12 で所定の加入度 ( $2.0 (D)$ ) に到達している。近用部 12 の水平方向の面屈折力  $I H P n$  は一定の  $1.0 (D)$  になっている。一方、中間部 13 の垂直方向の面屈折力  $I V P m$  および近用部 12 の垂直方向の面屈折力  $I V P n$  は一定で、 $3.0 (D)$  となっている。

40

【0075】

なお、図 11 および図 12 に示した面屈折力の変化は、あくまでも基本構成を理解するために簡略して示したものがある。実際の設計においては、レンズ周辺視における収差を補正するための意図した非球面補正がこれに加わり、遠用部の上方や近用部においては垂直方向と水平方向で多少の屈折力の変動が生じてくる。

50

## 【 0 0 7 6 】

## 2 . 3 比較

実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a は、図 1 1 ( a ) および図 1 1 ( b ) に示すように、主注視線 1 4 に沿った領域にトーリック面の要素を含むが、外面 1 9 A のトーリック面の要素による面屈折力のシフトは、内面 1 9 B のトーリック面の要素によりキャンセルされ、比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b と変わらぬ度数が確保される。

## 【 0 0 7 7 】

図 1 3 ( a ) に実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の外面 1 9 A の面非点収差分布を示し、図 1 3 ( b ) に比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の外面 1 9 A の面非点収差分布を示している。また、図 1 4 ( a ) に実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の外面 1 9 A の等価球面面屈折力分布を示し、図 1 4 ( b ) に比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の外面 1 9 A の等価球面面屈折力分布を示している。等価球面面屈折力 E S P は以下の式 ( 1 4 ) で得られる。

$$E S P = ( O H P + O V P ) / 2 \cdots ( 1 4 )$$

## 【 0 0 7 8 】

なお、図の縦横の直線は円形のレンズの幾何学中心を通る基準線（垂直基準線 y および水平基準線 x ）を示し、その交点である幾何学中心をフィッティングポイントとした眼鏡フレームへの枠入れ時の形状イメージも示されている。以下に示す図においても同様である。

## 【 0 0 7 9 】

図 1 3 ( b ) に示すように、比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の外面 1 9 A の面非点収差は、垂直方向の面屈折力 O V P の変化によりほぼ水平方向に等量線が表れる。一方、図 1 3 ( a ) に示す実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の外面 1 9 A の面非点収差は、さらに、水平方向に強主経線を持つ非点収差が合成される。

## 【 0 0 8 0 】

図 1 4 ( b ) に示すように、比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の外面 1 9 A の等価球面面屈折力は、垂直方向の面屈折力 O V P の変化によりほぼ水平方向に等量線が表れる。一方、図 1 4 ( a ) に示す実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の外面 1 9 A の等価球面面屈折力は、ほぼ 1 . 5 ( D ) の等価球面面屈折力が全体に合成されている。

## 【 0 0 8 1 】

図 1 5 ( a ) に実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の内面 1 9 B の面非点収差分布を示し、図 1 5 ( b ) に比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の内面 1 9 B の面非点収差分布を示している。また、図 1 6 ( a ) に実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の内面 1 9 B の等価球面面屈折力分布を示し、図 1 6 ( b ) に比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の内面 1 9 B の等価球面面屈折力分布を示している。

## 【 0 0 8 2 】

図 1 5 ( a ) に示した実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の面非点収差は、基本的に水平方向に強主経線をもつ 3 . 0 ( D ) の面非点収差が、図 1 5 ( b ) に示した比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の面非点収差に加わる。しかしながら、収差を調整するための非球面補正も加わっているために単純な合成とはなっていないことがわかる。

## 【 0 0 8 3 】

図 1 6 ( a ) に示した実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a の等価球面面屈折力分布では基本的に + 1 . 5 ( D ) の等価球面面屈折力が、図 1 6 ( b ) に示した比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b の等価球面面屈折力分布に対して一律に付加される。しかしながら、非球面補正の影響により、これも単純な合成にはなっていないことがわかる。

## 【 0 0 8 4 】

図 1 7 ( a ) に実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a のレンズ上の各位置を透して観察したときの非点収差分布を示し、図 1 7 ( b ) に比較例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 b のレンズ上の各位置を透して観察したときの非点収差分布を示している。また、図 1 8 ( a ) に実施例 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a のレンズ上の各位置を透して観察したときの等価球面

10

20

30

40

50

度数分布を示し、図 18 (b) に比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b のレンズ上の各位置を透して観察したときの等価球面度数分布を示している。

【0085】

図 17 (a) に示した実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a の非点収差分布は、図 17 (b) に示した比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b の非点収差分布とほぼ同等である。また、図 18 (a) に示した実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a の等価球面度数分布は、図 18 (b) に示した比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b の等価球面度数分布とほぼ同等である。したがって、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a として、非球面補正を効果的に使用することにより、非点収差分布および等価球面度数分布において比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b とほとんど同じ性能の累進屈折力レンズが得られることがわかる。

10

【0086】

図 19 に、上述した、ゆれの評価方法により求めた振動に関する指標 I D d を示している。また、図 20 に、上述した、ゆれの評価方法により求めた変形量に関する指標 I D s を示している。なお、観察対象格子 50 の視野角ピッチは 10 度、頭部の振りは左右方向とし、その振り角は左右に各 10 度としている。また図 20 では、変形量に関する指標 I D s は変形量を比率 (%) で表している。

【0087】

振動に関する指標 I D d については、中心格子線 53 を含むすべての水平格子線 53 および 54 の振動の和である「水平 L」と、同様にすべての垂直格子線 51 および 52 の振動の和である「垂直 L」と、その両者を合算したすべての格子線の振動の総和または平均を示す「全 L」とを、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a、および比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b の主注視線（主子午線）に沿った幾つかの点で求めている。それぞれのレンズ 10 a および 10 b のフィッティングポイント P e が視野角 0 度の水平正面視、即ち第一眼位にある。遠用部 11 はフィッティングポイント P e から上方に 20 度まで、中間部 13 はフィッティングポイント P e から下方に -28 度付近までであり、そこから下が近用部 12 に当たる。

20

【0088】

変形量に関する指標 I D s についても、中心格子線 53 を含むすべての水平格子線 53 および 54 の変動面積の和である「水平 L」と、すべての垂直格子線 51 および 52 の変動面積の和である「垂直 L」と、その両者を合算したすべての格子線の変動面積の総和または平均を示す「全 L」とを、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a、および比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b の主注視線（主子午線）に沿った幾つかの点で求めている。

30

【0089】

図 19 および図 20 に示すように、振動に関する指標 I D d および変形量に関する指標 I D s のいずれでも、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a の方が比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b より小さくなっている。ゆれの改善効果は指標 I D d および I D s の全 L によく表れており、主注視線 14 上の遠中近のすべての領域にわたってゆれが小さくなっていることが示されている。特に遠用部 11 の上方、中間部 13 から近用部 12 に向かう領域においてゆれの改善効果が大きい。また、垂直 L と水平 L とを比較すると、いずれの指標 I D d および I D s においても垂直 L の方が、改善効果が大きいことが分かる。

40

【0090】

このように、外面 19 A および内面 19 B にトーリック面の要素を導入した実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a は、眼鏡レンズとしての一般的な性能である非点収差分布および等価球面面屈折力分布は、トーリック面の要素を含まない（乱視矯正を対象としてない眼鏡レンズとして）球面をベースとした比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b と同等の性能を備えている。さらに、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a は、比較例 1 の累進屈折力レンズ 10 b に対し、前庭動眼反射により視線 2（眼球 3）が動くような場合の像のゆれを小さくできることがわかった。これは、内外面にトーリック面の要素を入れることにより、特に、主注視線 14 に沿った領域の内外面にトーリック面の要素を導入することにより、視線 2 が前庭動眼反射により動いたときに、視線 2 が眼鏡レンズ 10 a に対して入射およ

50



び出射する角度変化を抑制でき、視線 2 が前庭動眼反射により動いたときの諸収差の変動を抑制できることが 1 つの要因であると考えられる。

【0091】

したがって、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a は、像のゆれに適合しにくいユーザーあるいはアプリケーションに対して好適な眼鏡レンズである。なお、累進屈折力レンズ 10 を使用するときの人の視覚の特性として、主注視線 14 上での使用頻度が極めて大きく、像のゆれを感じるのはその主注視線 14 近傍を使い視作業をするときである。したがって、外面 19 A における水平方向の面屈折力 OHP の強度方向へのシフトは、少なくとも主注視線 14 を中心として水平方向に約 10 mm あれば像のゆれを軽減する効果は十分に得ることができる。

10

【0092】

### 3. 実施形態 2

#### 3.1 実施例 2

図 21 (a) に実施例 2 の累進屈折力レンズ 10 c の外面 (物体側の面) 19 A の主注視線 14 に沿った水平方向の面屈折力 (表面屈折力) OHP (y) と、垂直方向の面屈折力 (表面屈折力) OVP (y) とをディオプトリー (D) を単位として示している。図 21 (b) に、累進屈折力レンズ 10 c の内面 (眼球側の面) 19 B の主注視線 14 に沿った水平方向の面屈折力 (表面屈折力) IHP (y) と、垂直方向の面屈折力 (表面屈折力) IVP (y) とをディオプトリー (D) を単位として示している。

20

【0093】

実施例 2 の累進屈折力レンズ 10 c は、セイコーエプソン社製累進屈折力レンズ「セイコー P - 1 シナジー AS (屈折率 1.67) に眼鏡仕様として累進帯長 14 mm、処方度数 (遠用度数、Sph) が -3.00 (D)、加入度数 (Add) が 2.00 (D) を適用して設計されたものである。なお、レンズ 10 c の直径は 65 mm であり、乱視度は含まれていない。

【0094】

実施例 2 の累進屈折力レンズ 10 c も、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10 a と同様に、外面 19 A および内面 19 B にトーリック面の要素を含む。具体的には、実施例 2 の累進屈折力レンズ 10 c は、外面 19 A の遠用部 11 の垂直方向 (縦方向) の面屈折力 OVP f は 2.5 (D) で、中間部 13 の垂直方向の面屈折力 OVP m は累進的に増加し、近用部 12 で 2.0 (D) の所定の加入度に到達し、近用部 12 の垂直方向の面屈折力 OVP n は 4.5 (D) になっている。

30

【0095】

一方、外面 19 A の遠用部 11 の水平方向の面屈折力 OHP f、中間部 13 の水平方向の面屈折力 OHP m および近用部 12 の水平方向の面屈折力 OHP n は一定で、5.5 (D) となっている。したがって、遠用部 11 においては、垂直方向の面屈折力 OVP f に対して水平方向の面屈折力 OHP f が 3.0 (D) 大きくなる方向にシフトしている。また、近用部 12 においては、垂直方向の面屈折力 OVP n に対して水平方向の面屈折力 OHP n が 1.0 (D) 大きくなる方向にシフトしている。中間部 13 においても、垂直方向の面屈折力 OVP m に対して水平方向の面屈折力 OHP m が大きくなる方向にシフトしているが、シフト量は遠用部 11 から近用部 12 に向かって 3.0 (D) から 1.0 (D) に変化している。

40

【0096】

内面 19 B では、遠用部 11 の垂直方向の面屈折力 IVP f、中間部 13 の垂直方向の面屈折力 IVP m および近用部 12 の垂直方向の面屈折力 IVP n は一定で、5.5 (D) となっている。内面 19 B の遠用部 11 の水平方向 (横方向) の面屈折力 IMP f は 8.5 (D) で、中間部 13 の水平方向の面屈折力 IMP m は累進的に減少し、近用部 12 で 2.0 (D) の所定の加入度に到達し、近用部 12 の水平方向の面屈折力 IMP n は 6.5 (D) になっている。

【0097】

50

したがって、遠用部 11 においては、垂直方向の面屈折力  $I V P f$  に対して水平方向の面屈折力  $I H P f$  が  $3.0 (D)$  大きくなる方向にシフトしている。また、近用部 12 においては、垂直方向の面屈折力  $I V P n$  に対して水平方向の面屈折力  $I H P n$  が  $1.0 (D)$  大きくなる方向にシフトしている。中間部 13 においては、垂直方向の面屈折力  $I V P m$  に対して水平方向の面屈折力  $I H P m$  が大きくなる方向にシフトしているが、シフト量は遠用部 11 から近用部 12 に向かって  $3.0 (D)$  から  $1.0 (D)$  に変化している。このため、この累進屈折力レンズ 10c は、内面 19B は、外面 19A のトーリック面の要素による面屈折力のシフトをキャンセルするトーリック面の要素を含む。

【0098】

また、実施例 2 の累進屈折力レンズ 10c は、実施例 1 の累進屈折力レンズ 10a と同様に上記の条件 (1) ~ (11) の全ての条件を備えている。なお、定数  $C1$  は  $3.0 (D)$  であり、定数  $C2$  は  $1.0 (D)$  である。

【0099】

### 3.2 比較例 2

実施例 2 の累進屈折力レンズ 10c と比較するために、比較例 2 として、上記と同じ眼鏡仕様で外面 19A および内面 19B の遠用部が球面を基本として構成されるような内外面累進屈折力レンズ 10d を設計した。

【0100】

図 22 (a) に比較例 2 の累進屈折力レンズ 10d の外面 (物体側の面) 19A の主注視線 14 に沿った水平方向の面屈折力  $O H P (y)$  と、垂直方向の面屈折力  $O V P (y)$  とをディオプトリー (D) を単位として示している。図 22 (b) に、累進屈折力レンズ 10d の内面 (眼球側の面) 19B の主注視線 14 に沿った水平方向の面屈折力 (表面屈折力)  $I H P (y)$  と、垂直方向の面屈折力 (表面屈折力)  $I V P (y)$  とをディオプトリー (D) を単位として示している。

【0101】

比較例 2 の累進屈折力レンズ 10d は、外面 19A の遠用部 11 は球面であり、水平方向の面屈折力  $O H P f$  と、垂直方向の面屈折力  $O V P f$  とは同一で  $2.5 (D)$  である。中間部 13 の垂直方向の面屈折力  $O V P m$  は累進的に増加し、近用部 12 で  $2.0 (D)$  の所定の加入度に到達し、近用部 12 の垂直方向の面屈折力  $O V P n$  は  $4.5 (D)$  になっている。一方、中間部 13 の水平方向の面屈折力  $O H P m$  および近用部 12 の水平方向の面屈折力  $O H P n$  は一定で、 $2.5 (D)$  となっている。

【0102】

内面 19B も、遠用部 11 は球面であり、水平方向の面屈折力  $I H P f$  と、垂直方向の面屈折力  $I V P f$  とは同一で  $5.5 (D)$  である。中間部 13 の水平方向の面屈折力  $I H P m$  は累進的に減少し、近用部 12 で所定の加入度 ( $2.0 (D)$ ) に到達し、近用部 12 の水平方向の面屈折力  $I H P n$  は  $3.5 (D)$  になっている。一方、中間部 13 の垂直方向の面屈折力  $I V P m$  および近用部 12 の垂直方向の面屈折力  $I V P n$  は一定で、 $5.5 (D)$  となっている。

【0103】

なお、図 21 および図 22 に示した面屈折力の変化は、あくまでも基本構成を理解するために簡略して示したものがある。実際の設計においては、レンズ周辺視における収差を補正するための意図した非球面補正がこれに加わり、遠用部の上方や近用部においては垂直方向と水平方向で多少の屈折力の変動が生じてくる。

【0104】

### 3.3 比較

実施例 2 の累進屈折力レンズ 10c においても、図 21 (a) および図 21 (b) に示すように、主注視線 14 に沿った領域にトーリック面の要素を含む。そして、外面 19A のトーリック面の要素による面屈折力のシフトは、内面 19B のトーリック面の要素によりキャンセルされ、比較例 2 の累進屈折力レンズ 10d と変わらぬ度数が確保される。

【0105】

図 2 3 ( a ) に実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の外面 1 9 A の面非点収差分布を示し、図 2 3 ( b ) に比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の外面 1 9 A の面非点収差分布を示している。また、図 2 4 ( a ) に実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の外面 1 9 A の等価球面面屈折力分布を示し、図 2 4 ( b ) に比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の外面 1 9 A の等価球面面屈折力分布を示している。

【 0 1 0 6 】

実施形態 1 と同様に、実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の外面 1 9 A の面非点収差は、比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の外面 1 9 A の面非点収差に水平方向に強主経線を持つ面非点収差が合成される。実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の外面 1 9 A の等価球面面屈折力は、比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の外面 1 9 A の等価球面面屈折力にほ

10

【 0 1 0 7 】

図 2 5 ( a ) に実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の内面 1 9 B の面非点収差分布を示し、図 2 5 ( b ) に比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の内面 1 9 B の面非点収差分布を示している。また、図 2 6 ( a ) に実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の内面 1 9 B の等価球面面屈折力分布を示し、図 2 6 ( b ) に比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の内面 1 9 B の等価球面面屈折力分布を示している。

【 0 1 0 8 】

実施形態 1 と同様に、実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の面非点収差は、基本的に水平方向に強主経線をもつ 3 . 0 ( D ) の面非点収差が比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の面非点収差に加わる。しかしながら、収差を調整するための非球面補正も加わっているために単純な合成とはなっていない。また、実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の等価球面面屈折力分布では基本的に + 1 . 5 ( D ) の等価球面面屈折力が比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の等価球面面屈折力分布に対して一律に付加される。しかしながら、非球面補正の影響により、これも単純な合成にはなっていない。

20

【 0 1 0 9 】

図 2 7 ( a ) に実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c のレンズ上の各位置を透して観察したときの非点収差分布を示し、図 2 7 ( b ) に比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d のレンズ上の各位置を透して観察したときの非点収差分布を示している。また、図 2 8 ( a ) に実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c のレンズ上の各位置を透して観察したときの等価球面度数分布を示し、図 2 8 ( b ) に比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d のレンズ上の各位置を透して観察したときの等価球面度数分布を示している。

30

【 0 1 1 0 】

図 2 7 ( a ) に示した実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の非点収差分布は、図 2 7 ( b ) に示した比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の非点収差分布とほぼ同等である。また、図 2 8 ( a ) に示した実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の等価球面度数分布は、図 2 8 ( b ) に示した比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の等価球面度数分布とほぼ同等である。したがって、実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c として、非球面補正を効果的に使用することにより、非点収差分布および等価球面度数分布において比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d とほとんど同じ性能の累進屈折力レンズが得られることがわかる。

40

【 0 1 1 1 】

図 2 9 に、上述した、ゆれの評価方法により求めた振動に関する指標 I D d を示している。また、図 3 0 に、上述した、ゆれの評価方法により求めた変形量に関する指標 I D s を示している。なお、観察対象格子 5 0 の視野角ピッチは 1 0 度、頭部の振りは左右方向とし、その振り角は左右に各 1 0 度としている。また図 3 0 では、変形量に関する指標 I D s は変形量を比率 ( % ) で表している。実施形態 1 と同様に、振動に関する指標 I D d については、「水平 L」と、「垂直 L」と、「全 L」とを示し、変形量に関する指標 I D s についても、「水平 L」と、「垂直 L」と、「全 L」とを示している。

【 0 1 1 2 】

実施形態 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c および 1 0 d により得られる像のゆれは、実施形

50

態 1 の累進屈折力レンズ 1 0 a および 1 0 b により得られる像のゆれよりも相対的に小さいことがわかる。このため、累進屈折力レンズ 1 0 c の指標 I D d および I D s と、累進屈折力レンズ 1 0 d の指標 I D d および I D s との差は小さい。しかしながら、実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c の指標 I D d および I D s は、比較例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 d の指標 I D d および I D s よりも主注視線 1 4 上の遠中近のすべての領域にわたって小さいか同等であり、実施例 2 の累進屈折力レンズ 1 0 c により、ゆれが改善されていることがわかる。特に、遠用部 1 1 から中間部 1 3 にかけて広い範囲でユレが低減されている。

#### 【 0 1 1 3 】

なお、上記においては、評価のための観察指標の模様として正方格子の矩形模様 5 0 を用いたが、水平方向と垂直方向での格子のピッチを変えることにより各方向での評価の精度や密度を変えたり、さらに格子の本数を増やすことにより、評価の精度・密度を変えることも可能である。

#### 【 0 1 1 4 】

また、この眼鏡用の累進屈折力レンズ 1 0 は、外面 1 9 A が水平方向の面屈折力 O H P の方が垂直方向の面屈折力 O V P よりも大きいトーリック面の要素を含み、内面 1 9 B も外面 1 9 A と同等のトーリック面の要素を含む。したがって、この累進屈折力レンズ 1 0 は、レンズ全体が顔に沿ってトロイダル状にカーブしたレンズにしやすい、レンズ外面の水平方向が従来のものより深くなっている。このため、この累進屈折力レンズ 1 0 は、近年注目を浴びているラップアラウンドタイプと呼ばれる、顔のカーブに合わせてこめかみ側にレンズが回り込む眼鏡デザインに好適である。

#### 【 0 1 1 5 】

また、上記では、外面 1 9 A の水平方向の面屈折力が一定の累進屈折力レンズ 1 0 を例に説明しているが、外面 1 9 A の水平方向の面屈折力で加入度の全部あるいは一部を達成してもよい。さらに、内面 1 9 B の垂直方向の面屈折力が一定の累進屈折力レンズ 1 0 を例に説明しているが、垂直方向の面屈折力の加入度を内外面に分散してもよい。いずれの場合も、外面 1 9 A の水平方向の面屈折力と垂直方向の面屈折力が異なることによる面屈折力のシフトをキャンセルするように内面 1 9 B の水平方向の面屈折力および垂直方向の面屈折力を選択することが望ましい。

#### 【 0 1 1 6 】

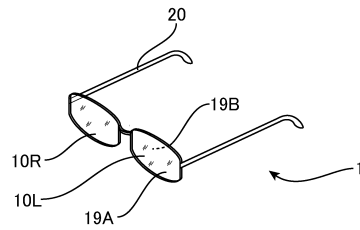
以上の説明は遠用処方に乱視処方がない場合についてのものであったが、乱視処方がある場合には、内面側に乱視補正のためのトーリック面（トロイダル面）成分を合成することにより乱視処方を含めることが可能である。また、レンズの肉厚が大きい場合にはシェープファクターを考慮して、内面側に補正を加えることにより、より精度良い眼鏡レンズを提供することが出来る。

#### 【符号の説明】

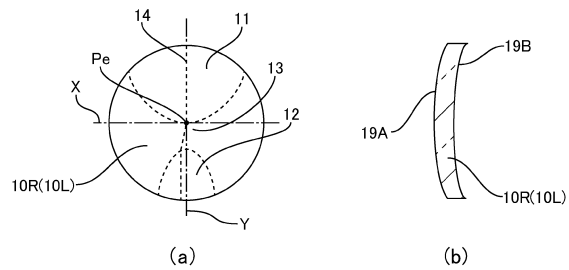
#### 【 0 1 1 7 】

- 1 眼鏡、 1 0、1 0 L、1 0 R 眼鏡用レンズ
- 1 1 遠用部、 1 2 近用部、 1 3 中間部（累進部）
- 1 9 A 物体側の面、 1 9 B 眼球側の面
- 2 0 フレーム

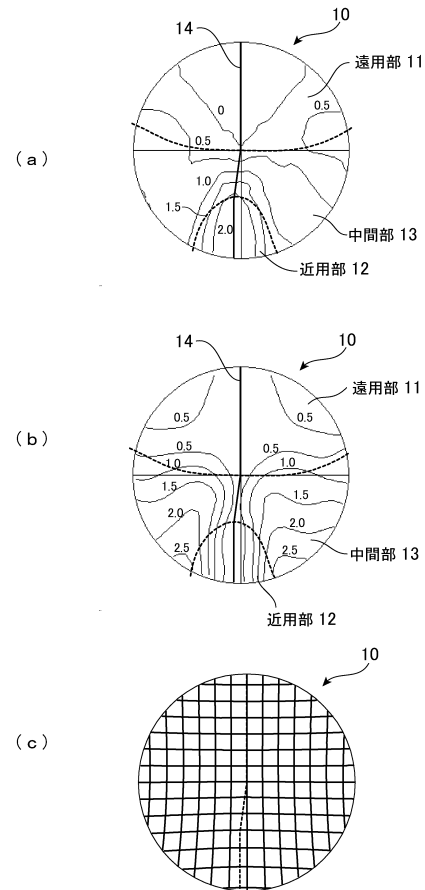
【図 1】



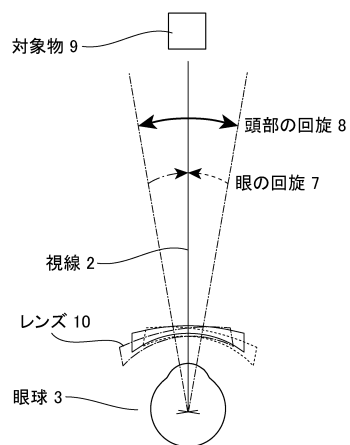
【図 2】



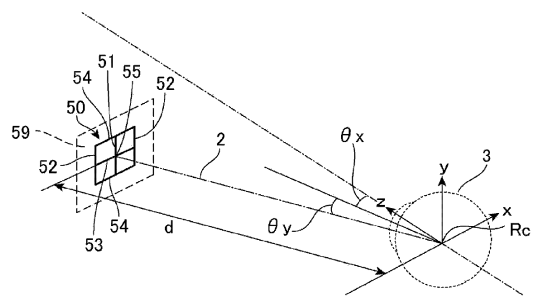
【図 3】



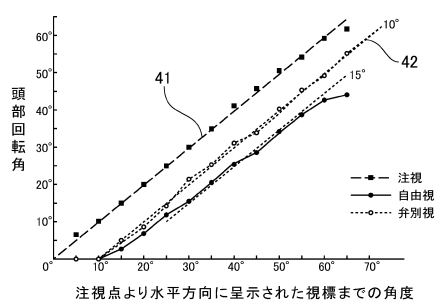
【図 4】



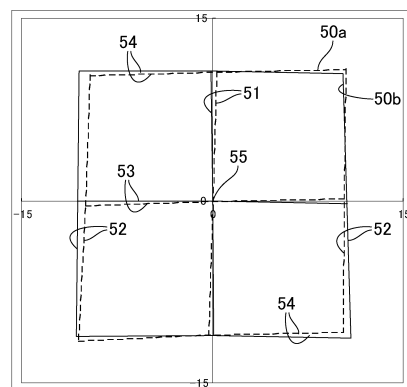
【図 6】



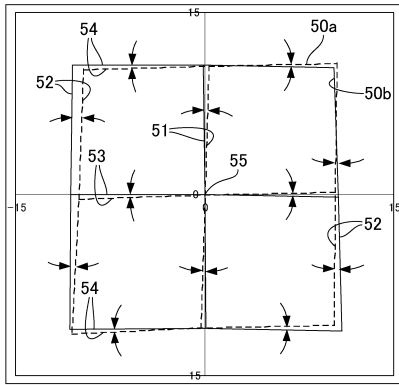
【図 5】



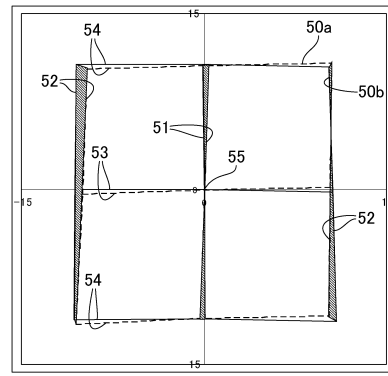
【図 7】



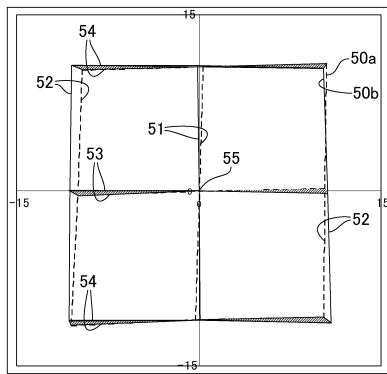
【図 8】



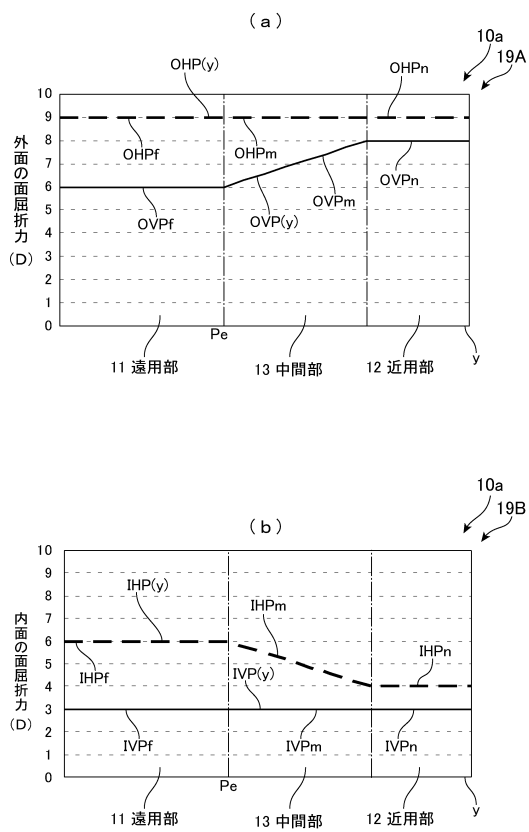
【図 10】



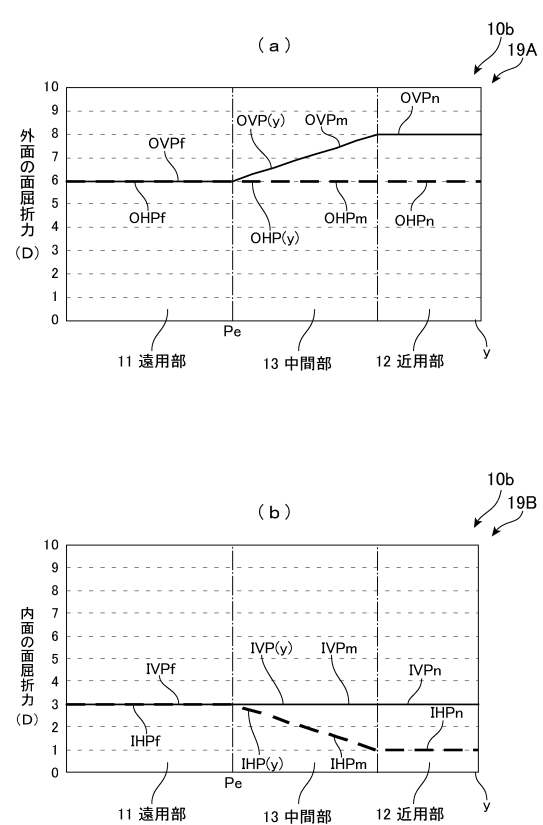
【図 9】



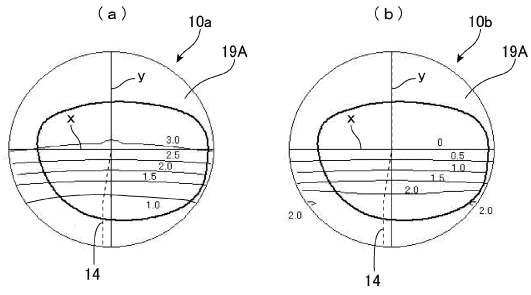
【図 11】



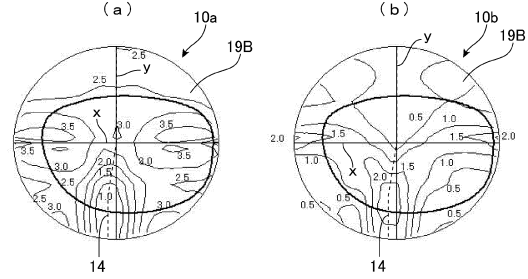
【図 12】



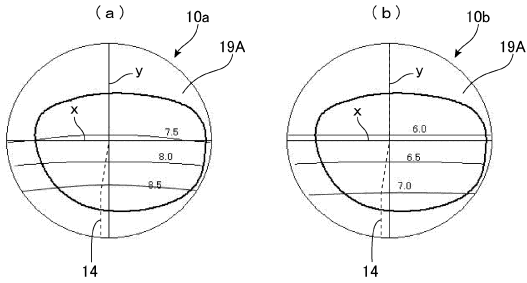
【図 13】



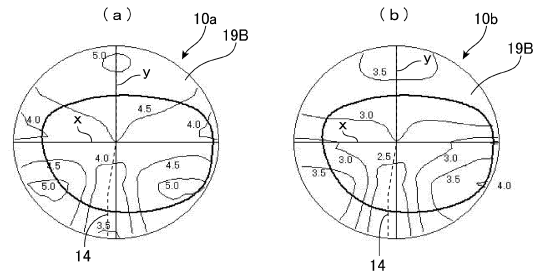
【図 15】



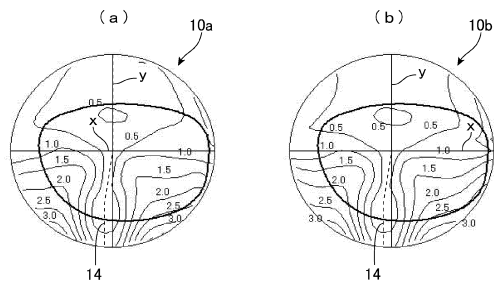
【図 14】



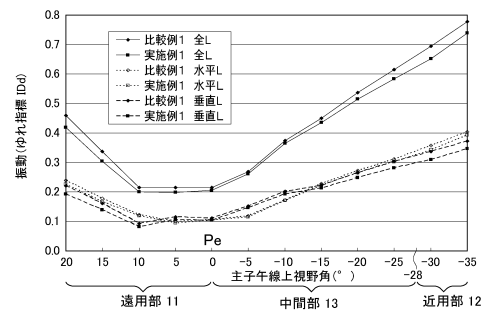
【図 16】



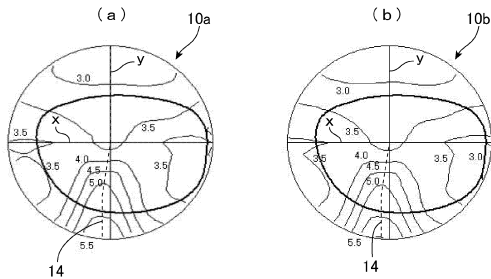
【図 17】



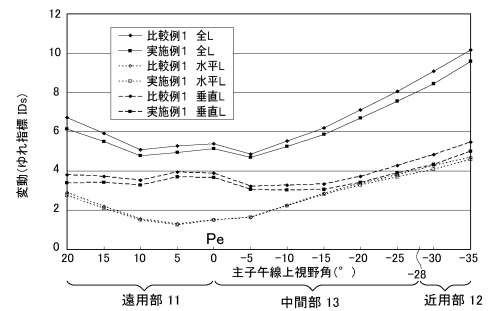
【図 19】



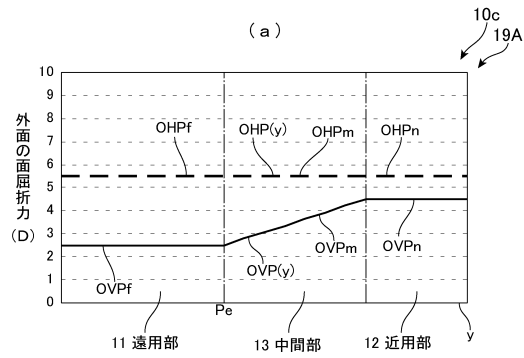
【図 18】



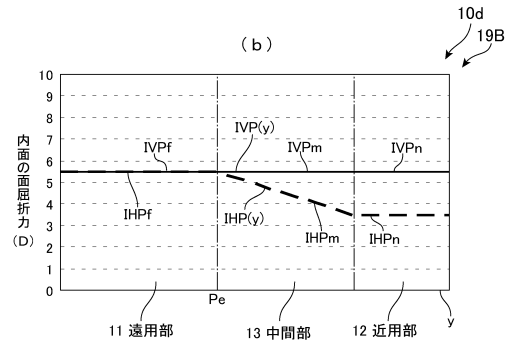
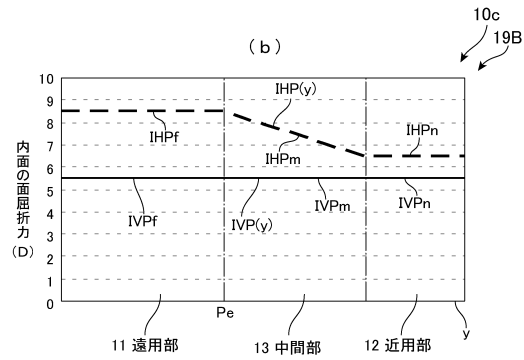
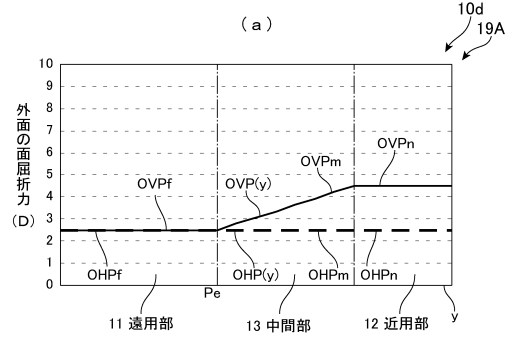
【図 20】



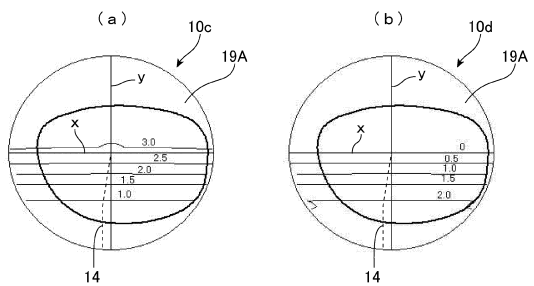
【図 2 1】



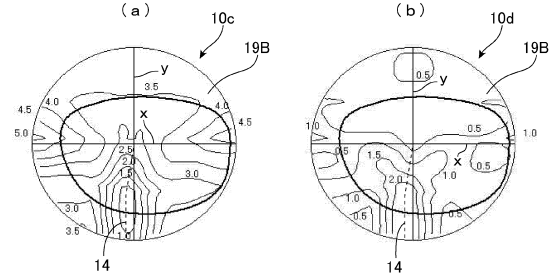
【図 2 2】



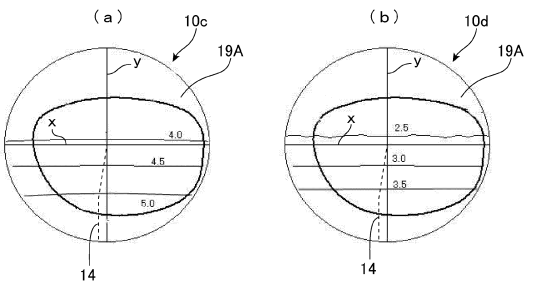
【図 2 3】



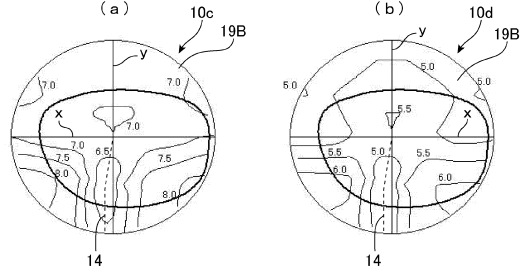
【図 2 5】



【図 2 4】

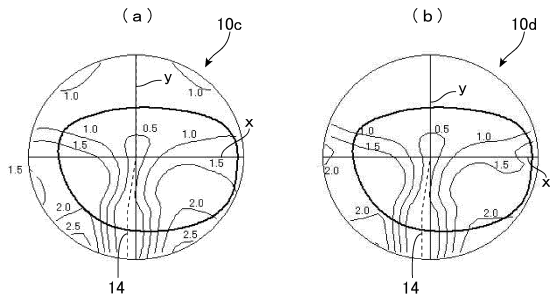


【図 2 6】

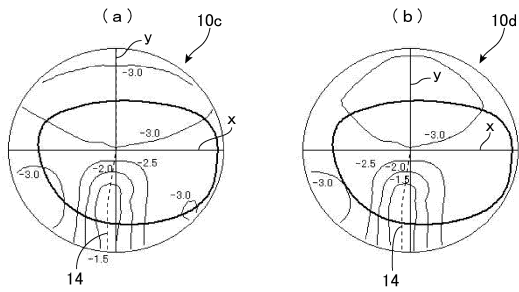




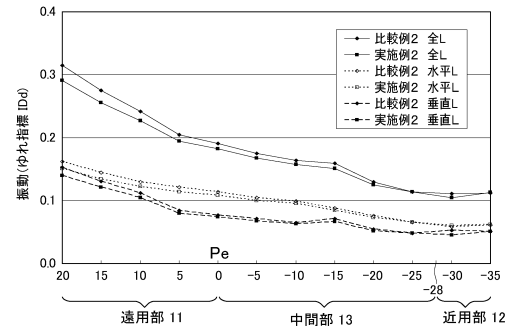
【図 27】



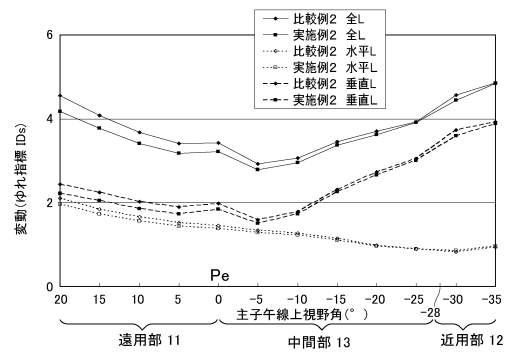
【図 28】



【図 29】



【図 30】



---

フロントページの続き

(74)代理人 100161034

弁理士 奥山 知洋

(72)発明者 篠原 俊英

長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内

(72)発明者 森 貴照

長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内

審査官 吉川 陽吾

(56)参考文献 特開2013-218004(JP,A)

特開2002-049011(JP,A)

特開2002-122824(JP,A)

特開2006-178245(JP,A)

特開2010-237403(JP,A)

特開2006-350380(JP,A)

特開2003-084244(JP,A)

特開2010-002713(JP,A)

特開2005-202130(JP,A)

特開2005-201992(JP,A)

特開2005-201993(JP,A)

特開平10-078567(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

G02C 7/06