

【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 26 年 8 月 7 日 (2014.8.7)

【公表番号】特表 2013-534013 (P2013-534013A)
 【公表日】平成 25 年 8 月 29 日 (2013.8.29)
 【年通号数】公開・登録公報 2013-046
 【出願番号】特願 2013-518508 (P2013-518508)
 【国際特許分類】

G 0 6 F 3/041 (2006.01)

【F I】

G 0 6 F 3/041 3 8 0 H

G 0 6 F 3/041 3 3 0 B

G 0 6 F 3/041 3 8 0 L

【手続補正書】
 【提出日】平成 26 年 6 月 18 日 (2014.6.18)
 【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】全文
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【特許請求の範囲】
 【請求項 1】

感知領域内の物体を感知するように構成された、複数の感知電極からなる感知電極配列と、

前記感知電極配列に結合された処理システムであって、

前記感知電極配列を操作して前記感知領域内の物体の位置を検出し、

第 1 の物体位置と第 2 の物体位置との間の第 1 の距離を特定し、

前記第 2 の物体位置と第 3 の物体位置との間の第 2 の距離を特定し、

前記第 1 の距離が第 1 の閾値より大きく、且つ前記第 2 の距離が第 2 の閾値より小さいかどうかを判定することにより、前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が単一の入力物体に対応するかどうかを前記第 1 の距離及び前記第 2 の距離から判定する

ように構成された処理システムと、
 を備える入力装置。

【請求項 2】

前記処理システムが、第 0 の物体位置と前記第 1 の物体位置との間の第 0 の距離を特定するようにさらに構成され、前記処理システムが、前記第 0 の距離が第 0 の閾値より小さいかどうかを追加的に判定することにより、前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応するかどうかを判定するように構成される、請求項 1 に記載の入力装置。

【請求項 3】

前記処理システムは、前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応すると判定されるのに応答して動き制御信号を通知し、前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応するのではないと判定されるのに応答して前記動き制御信号を通知しないようにさらに構成される、請求項 1 または 2 に記載の入力装置。

【請求項 4】

前記処理システムが、

前記第 2 の物体位置の取得及び前記第 1 の距離の特定の少なくとも一方に応答して制御

信号をバッファリングし、

前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応すると判定されるのに応答して前記制御信号を通知し、

前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応するのではないと判定されるのに応答して前記制御信号を通知しない

ようにさらに構成される、請求項 1 ~ 3 のいずれか一項に記載の入力装置。

【請求項 5】

前記感知領域内の入力物体で接触することが可能な入力面をさらに備え、前記入力面が、前記入力面に加えられた力に応答して動くようにさらに構成され、前記処理システムが、前記入力面の無視できない動きに応答して作動信号を通知するようにさらに構成される、請求項 1 ~ 4 のいずれか一項に記載の入力装置。

【請求項 6】

感知領域内の物体を感知するように構成された入力装置のための処理システムであって、

、

前記感知領域内の入力物体の物体位置を取得するように構成された位置取得モジュールと、

前記位置取得モジュールによって取得された第 1 の物体位置と、前記位置取得モジュールによって取得された第 2 の物体位置との間の第 1 の距離を特定し、

前記第 2 の物体位置と、前記位置取得モジュールによって取得された第 3 の物体位置との間の第 2 の距離を特定し、

前記第 1 の距離が第 1 の閾値より大きく、且つ前記第 2 の距離が第 2 の閾値より小さい場合に、前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が単一の入力物体に対応すると判定する

ように構成された判定モジュールと、

を備える処理システム。

【請求項 7】

前記判定モジュールが、第 0 の物体位置と前記第 1 の物体位置との間の第 0 の距離を特定するようにさらに構成され、前記処理システムが、前記第 0 の距離が第 0 の閾値より小さいかどうかを追加的に判定することにより、前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応するかどうかを判定するように構成される、請求項 6 に記載の処理システム。

【請求項 8】

前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応すると判定されるのに応答して動き制御信号を通知し、前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応するのではないと判定されるのに応答して前記動き制御信号を通知しないように構成された通知モジュールをさらに備える、請求項 6 または 7 に記載の処理システム。

【請求項 9】

前記第 2 の物体位置の取得及び前記第 1 の距離の特定の少なくとも一方に応答して制御信号をバッファリングし、

前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応すると判定されるのに応答して前記制御信号を通知し、

前記第 1 の物体位置と前記第 2 の物体位置の両方が前記単一の入力物体に対応するのではないと判定されるのに応答して前記制御信号を通知しない

ように構成された通知モジュールをさらに備える、請求項 6 ~ 8 のいずれか一項に記載の処理システム。

【請求項 10】

前記入力装置が、前記感知領域内の入力物体で接触することが可能な入力面をさらに備え、前記入力面が、前記入力面に加えられた力に応答して動くようにさらに構成され、前記処理システムが、前記入力面の無視できない動きに応答して作動信号を通知するように

さらに構成される、請求項 6 ～ 9 のいずれか一項に記載の処理システム。