

【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 06 F 3/041 (2006.01)

【F I】

G 06 F 3/041 3 8 0 H

G 06 F 3/041 3 3 0 B

G 06 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单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单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单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单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单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单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单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

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。