

【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16年9月9日(2004.9.9)

【公開番号】特開2001-147365(P2001-147365A)

【公開日】平成13年5月29日(2001.5.29)

【出願番号】特願平11-327603

【国際特許分類第7版】

G 02 B 7/28

G 03 B 13/36

【F I】

G 02 B 7/11 N

G 03 B 3/00 A

【手続補正書】

【提出日】平成15年8月29日(2003.8.29)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0053

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0053】

次のステップ#113においては、上記ステップ#112にて選択された焦点検出結果により、現在の焦点状態が合焦状態か否かを判定する。合焦状態であればステップ#114へ進み、撮影者に合焦したことを知らせるための処理を行う。つまり、CPU100はLCD駆動回路105に信号を送り、合焦音を鳴らすようとする。その後はステップ#116へ進む。また、合焦でなければステップ#113からステップ#115へ進み、現在の焦点状態が合焦状態でないために撮影レンズ1を駆動するための処理を行う。つまり、CPU100は焦点調節回路115に信号を送り、所定量撮影レンズ1を駆動する。具体的には、上記ステップ#110で選択されたAF点の焦点検出結果に基づいた所定量だけレンズを駆動する。その後はステップ#116へ進む。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0066

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0066】

ステップ#170より動作を開始し、まずステップ#171において、フィルム5に感光させるための準備として、まず、主ミラー2をアップさせる。このために、CPU100はモータ制御回路108に信号を送り、モータM2を正転方向に駆動し始める。その後、不図示の位相基板の位相信号CMSPI, CMSPI2をモニタし続け、位相信号がミラーアップ位置になるとモータ制御回路108に信号を送り、モータM2の駆動を停止する。また、絞り駆動回路111を含む絞り駆動装置32に信号を送り、絞り31を所定量だけ絞り込ませる。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0068

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0068】

ステップ # 173においては、フィルム 5 の露光が終わると、主ミラー 2 のダウンおよびシャッタチャージを行う。このために、CPU100 はモータ制御回路 108 に信号を送り、モータ M2 を正転方向に駆動し始める。その後、不図示の位相基板の位相信号 CMS P1, CMS P2 をモニタし続け、位相信号がミラーダウン位置になるとモータ制御回路 108 に信号を送り、モータ M2 の駆動を停止する。また、絞り駆動回路 111 を含む絞り駆動装置 32 に信号を送り、絞り 31 を開放状態に戻す。次のステップ # 174においては、フィルム 5 の巻き上げを行うために、モータ制御回路 108 に信号を送り、モータ M1 を正転方向に駆動を開始する。また、フィルム検出回路 109 に信号を送り、フォトセンサ 110 からの信号で、フィルム給送中のフィルム位置が検出可能な状態にする。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図5】

