

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第6343910号
(P6343910)

(45) 発行日 平成30年6月20日 (2018. 6. 20)

(24) 登録日 平成30年6月1日 (2018. 6. 1)

(51) Int. Cl.

F I

G09G 5/00 (2006.01)
 G03B 21/14 (2006.01)
 G03B 21/00 (2006.01)
 G09G 3/20 (2006.01)
 H04N 5/74 (2006.01)

G09G 5/00 510B
 G03B 21/14 Z
 G03B 21/00 D
 G09G 3/20 680C
 G09G 3/20 691G

請求項の数 5 (全 16 頁) 最終頁に続く

(21) 出願番号 特願2013-239536 (P2013-239536)
 (22) 出願日 平成25年11月20日 (2013. 11. 20)
 (65) 公開番号 特開2015-99293 (P2015-99293A)
 (43) 公開日 平成27年5月28日 (2015. 5. 28)
 審査請求日 平成28年11月4日 (2016. 11. 4)

(73) 特許権者 000002369
 セイコーエプソン株式会社
 東京都新宿区新宿四丁目1番6号
 (74) 代理人 110001081
 特許業務法人クシブチ国際特許事務所
 (72) 発明者 市枝 博行
 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 斎藤 厚志

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 プロジェクター、及び、プロジェクターの制御方法

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

投射画像を投射する投射部を有する本体と、
 前記本体の動きを検出する検出部と、
 投射面を撮像する撮像部と、
 前記撮像部の撮像結果に基づいて台形歪み補正を行う補正部と、
 前記撮像部の撮像結果に基づいて前記台形歪み補正とは異なる第2の処理を実行する第2処理部と、

前記検出部の検出結果に基づいて、前記本体が動いていると判定した場合には前記補正部による前記台形歪み補正を行わせ、前記本体が停止したと判定した場合に前記第2処理部により前記第2の処理を実行させる制御部と、を備え、

前記制御部は、前記本体が停止したと判定した場合に、前記投射部により予め設定されたサイズの検出用画像を前記投射面に投射させて前記第2処理部に前記第2の処理を実行させ、前記本体が動いていると判定した場合に、前記投射部に前記検出用画像の投射を停止させて前記補正部による前記台形歪み補正を行わせ、

前記第2の処理を実行する前記第2処理部は、前記撮像部の撮像結果に基づいて、前記投射面に投射された前記検出用画像に重なるように行われる操作を検出する操作検出部であり、

前記制御部は、前記補正部による前記台形歪み補正を実行させる場合に前記撮像部に設定する撮像解像度を、前記第2処理部に前記第2の処理を実行させる場合に前記撮像部に

10

20

設定する撮像解像度より高い解像度に設定することを特徴とするプロジェクター。

【請求項 2】

複数の画像供給装置に接続可能なインターフェース部を備え、

前記制御部は、前記操作検出部により前記操作が検出されると、前記インターフェース部を制御して、前記投射部に投射させる画像データの供給元となる画像供給装置を切り替えることを特徴とする請求項 1 記載のプロジェクター。

【請求項 3】

前記操作検出部は、前記撮像部により撮像された撮像画像から前記検出用画像を撮像した範囲の前記撮像画像の明るさおよび形状の少なくとも一方の変化に基づいて指示体の前記操作を検出することを特徴とする請求項 1 又は 2 記載のプロジェクター。

10

【請求項 4】

前記操作検出部は、前記撮像部により撮像された撮像画像から前記検出用画像が撮像された範囲を特定し、特定した範囲の撮像画像から指示体の画像を抽出して、前記操作を検出することを特徴とする請求項 1 又は 2 記載のプロジェクター。

【請求項 5】

投射画像を投射する投射部を有する本体と、前記本体の動きを検出する検出部と、投射面を撮像する撮像部と、前記撮像部の撮像結果に基づいて台形歪み補正を行う補正部と、前記撮像部の撮像結果に基づいて前記台形歪み補正とは異なる第 2 の処理を実行する第 2 処理部と、を備えるプロジェクターの制御方法であって、

前記検出部の検出結果に基づいて、前記本体が動いていると判定した場合に、前記補正部により前記台形歪み補正を行う第 1 ステップと、

20

前記検出部の検出結果に基づいて、前記本体が停止したと判定した場合に、前記投射部により予め設定されたサイズの検出用画像を前記投射面に投射させて、前記第 2 処理部により前記第 2 の処理を実行させる第 2 ステップと、を有し、

前記第 1 ステップにおいて、前記台形歪み補正は、前記検出用画像の投射を停止させた後に行われ、

前記第 2 ステップにおいて、前記第 2 の処理は、前記撮像部の撮像結果に基づいて、前記投射面に投射された前記検出用画像に重なるように行われる操作を検出する処理であり、

前記台形歪み補正を実行する場合に前記撮像部に設定される撮像解像度は、前記第 2 の処理を実行する場合に前記撮像部に設定される撮像解像度より高い解像度に設定されることを特徴とするプロジェクターの制御方法。

30

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、投射面に画像を投射するプロジェクター、及び、プロジェクターの制御方法に関する。

【背景技術】

【0002】

従来、投射面に画像を投射するプロジェクターにおいて、投射面を撮影した撮影画像を利用して、投射画像の歪みを補正する機能を備えたものが知られている（例えば、特許文献 1 参照）。特許文献 1 記載のプロジェクターは、投射面とプロジェクターの位置関係を測定して、投射画像の台形歪み補正を行う。

40

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【特許文献 1】特開 2010 - 128102 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

50

ところで、プロジェクターが投射面を撮影する機能を備える場合、撮影画像は、投射画像の歪みを補正する処理だけでなく、その他の処理にも利用できる。一方、投射画像の歪みを補正する機能は、ユーザーの利便性が高く、プロジェクターに重要な機能である。

そこで本発明は、投射面を撮影する機能を利用した歪み補正と、それ以外の機能とを使い分けることにより、投射面を撮影する機能を効果的に利用することが可能なプロジェクター、及び、プロジェクターの制御方法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】

【0005】

上記目的を達成するために、本発明のプロジェクターは、画像を投射する投射部を有する本体と、前記本体の動きを検出する検出部と、投射面を撮像する撮像部と、前記撮像部の撮像結果に基づいて台形歪み補正を行う補正部と、前記撮像部の撮像結果に基づいて前記台形歪み補正とは異なる第2の処理を実行する第2処理部と、前記検出部の検出結果に基づいて、前記本体が動いていると判定した場合には前記補正部による台形歪み補正を行わせ、前記本体が停止したと判定した場合に前記第2処理部により前記第2の処理を実行させる制御部と、を備えることを特徴とする。

10

本発明によれば、本体が動いていると判定した場合に台形歪み補正を行い、本体が静止したと判定した場合には台形歪み補正とは異なる処理を実行する。このため、台形歪み補正を必要な場合に実行し、台形歪み補正と、異なる処理とで撮像部の撮像結果を使い分けて、撮像部を効果的に利用できる。

【0006】

20

また、本発明は、上記プロジェクターにおいて、前記第2の処理を実行する前記第2処理部は、前記撮像部の撮像結果に基づいて前記投射面に対して行われる操作を検出する操作検出部であり、前記制御部は、前記本体が停止したと判定した場合に前記操作検出部により操作を検出させることを特徴とする。

本発明によれば、本体が静止したと判定した場合に、撮像結果に基づいて、投射面に対して行われる操作を検出する処理を実行する。このため、撮像部の撮像結果を利用する台形歪み補正と、投射面に対して行われる操作を検出する処理とを区別して実行することにより、撮像部を効果的に利用できる。

【0007】

また、本発明は、上記プロジェクターにおいて、前記操作検出部は、前記撮像部の撮像結果に基づいて前記投射面に対する指示体の操作を検出し、検出した操作が予め設定された条件に該当する場合に、該当する前記条件に対応付けられた処理を実行することを特徴とする。

30

本発明によれば、撮像部の撮像結果を利用して、条件に該当する操作が行われた場合に予め設定された処理を実行できる。

【0008】

また、本発明は、上記プロジェクターにおいて、前記操作検出部は、前記投射面に設定した操作領域に対する前記指示体の操作を検出することを特徴とする。

本発明によれば、撮像部の撮像結果を利用して、投射面に設定された操作領域に対する操作を検出できる。

40

【0009】

また、本発明は、上記プロジェクターにおいて、前記操作検出部は、前記操作領域の明るさおよび形状の少なくとも一方の変化に基づいて前記指示体の操作を検出することを特徴とする。

本発明によれば、指示体の操作を速やかに検出できる。

【0010】

また、本発明は、上記プロジェクターにおいて、前記操作検出部は、前記撮像部により撮影された撮影画像から前記投射面に指示を行う指示体の画像を抽出することにより、前記指示体の操作を検出することを特徴とする。

本発明によれば、撮像部により撮影された撮影画像を用いて投射面に対する指示体の操

50

作を確実に検出できる。

【 0 0 1 1 】

また、上記目的を達成するために、本発明のプロジェクターの制御方法は、画像を投射する投射部を有する本体を備えたプロジェクターを制御して、前記本体の動きを検出し、投射面を撮像し、前記本体が動いていると判定した場合には、前記投射面を撮像した撮像結果に基づいて台形歪み補正を行い、前記本体が停止したと判定した場合に前記台形歪み補正とは異なる第2の処理を実行すること、を特徴とする。

本発明によれば、本体が動いていると判定した場合に台形歪み補正を行い、本体が静止したと判定した場合には台形歪み補正とは異なる処理を実行する。このため、台形歪み補正を必要な場合に実行し、台形歪み補正と、異なる処理とで撮像部の撮像結果を使い分けて、撮像部を効果的に利用できる。

10

【発明の効果】

【 0 0 1 2 】

本発明によれば、台形歪み補正と異なる処理とで撮像部の撮像結果を使い分けることにより、プロジェクターの撮像部を効果的に利用できる。

【図面の簡単な説明】

【 0 0 1 3 】

【図1】実施形態に係るプロジェクターの構成を示すブロック図である。

【図2】位置指示操作に対応する動作例を示す説明図である。

【図3】プロジェクターの動作を示すフローチャートである。

20

【発明を実施するための形態】

【 0 0 1 4 】

以下、図面を参照して本発明を適用した実施形態について説明する。

図1は、実施形態に係るプロジェクター100の全体構成を示すブロック図である。プロジェクター100は、内蔵する画像記憶部171に記憶した画像データに基づいて、スクリーンSC（投射面）に画像を投射する。また、プロジェクター100は、パーソナルコンピュータや各種映像プレーヤー等の外部の図示しない画像供給装置（図示略）から入力される画像データに基づいてスクリーンSCに画像を投射することもできる。上記画像データは動画像（映像）のデータであっても静止画像のデータであってもよい。

本実施形態では、反射幕を備えるスクリーンSCに対しプロジェクター100が前面投射する構成を例示する。スクリーンSCはほぼ直立しており、スクリーン面は矩形形状である。なお、プロジェクター100が画像を投射する投射面は建物の壁面または天井面或いは床面を利用してもよい。また、スクリーンSCが透過式の幕を備え、このスクリーンSCの背面からプロジェクター100が画像を投射してもよい。

30

【 0 0 1 5 】

プロジェクター100は、その本体に、光学的な画像の形成を行う投射部101を備える。

投射部101は、光源140、光変調装置130、投射光学系150から構成される。光源140としては、キセノンランプ、超高圧水銀ランプ、LED（Light Emitting Diode）、レーザー光源等を使用できる。なお、投射部101が、光源140が発した光を光変調装置130に導くリフレクターや、光源140が発した光を減光させる調光部（図示略）等を備えてもよい。

40

【 0 0 1 6 】

光変調装置130は、光源140が発した光を変調して画像光を生成する。光変調装置130には、例えば、RGBの各色に対応した3枚の透過型液晶ライトバルブを用いた方式を採用できる。この場合、光源140が発した光がダイクロイックミラー等によりR、G、Bの各色光に分離されて光変調装置130に入射する。そして、光変調装置130が備える3色の液晶パネルによって3つの色光が変調され、変調された光がクロスダイクロイックプリズムにより合成される。光変調装置130は、光変調装置駆動部134によって駆動され、マトリクス状に配置された各画素における光の透過率を変化させることによ

50

り、画像を形成する。

【 0 0 1 7 】

投射光学系 1 5 0 は、投射する画像の拡大・縮小及び焦点の調整を行うズームレンズ 1 5 1、ズームの度合いを調整するズーム調整用モーター 1 5 2、フォーカスの調整を行うフォーカス調整用モーター 1 5 3 を備える。投射光学系 1 5 0 は、光変調装置 1 3 0 で変調された光をスクリーン S C 上に投射する。これによりスクリーン S C に投射画像が結像する。ズームレンズ 1 5 1 は、複数のレンズを含むレンズ群により構成され、ズーム調整用モーター 1 5 2 とフォーカス調整用モーター 1 5 3 がズームレンズ 1 5 1 のレンズ群を駆動する。この動作により、スクリーン S C 上の投射画像を拡大・縮小、及び、フォーカス調整が行われる。

10

【 0 0 1 8 】

また、プロジェクター 1 0 0 の本体は、プロジェクター 1 0 0 全体の動作を制御して画像信号を電氣的に処理する画像処理系を備える。画像処理系は、プロジェクター 1 0 0 全体を制御する C P U 1 2 0、画像用プロセッサ 1 3 1、R A M 1 6 0 及び R O M 1 7 0 を備えている。C P U 1 2 0 は、R O M 1 7 0 に記憶されたプログラムを実行して、制御機能および画像処理機能を実現する。

R A M 1 6 0 は、C P U 1 2 0 や画像用プロセッサ 1 3 1 が実行するプログラムやデータを一時的に格納するワークエリアを形成する。なお、画像用プロセッサ 1 3 1 は、自身が行う画像の表示状態の調整処理など、各処理の実行の際に必要なワークエリアを、内蔵 R A M として備えてもよい。

20

R O M 1 7 0 は、C P U 1 2 0 が実行するプログラム、及び、C P U 1 2 0 が実行するプログラムで処理されるデータを記憶する。また、R O M 1 7 0 は、画像記憶部 1 7 1、設定値記憶部 1 7 2、及び条件記憶部 1 7 3 を備える。

【 0 0 1 9 】

また、プロジェクター 1 0 0 の画像処理系は、光変調装置駆動部 1 3 4、光源駆動部 1 4 1、レンズ駆動部 1 5 4、撮像部 1 8 0、撮影画像メモリ 1 8 2、動き検出部 1 8 5、リモコン制御部 1 9 0、リモコン 1 9 1、操作部 1 9 5 を備える。C P U 1 2 0、画像用プロセッサ 1 3 1、及び上記の各部は、バス 1 0 2 により相互接続されている。

【 0 0 2 0 】

画像用プロセッサ 1 3 1 には、I / F (インターフェイス) 1 1 0 が接続される。I / F 1 1 0 には、上述した外部の画像供給装置 (図示略) から画像データが入力される。I / F 1 1 0 は画像供給装置に有線接続されるコネクタや、画像供給装置との間で無線通信を行う無線通信装置を備えている。I / F 1 1 0 には、複数の画像供給装置を接続可能であり、複数系統の画像データが入力される。I / F 1 1 0 は、C P U 1 2 0 の制御に従って、画像データの入力系統を切り替えて、画像用プロセッサ 1 3 1 に画像データを出力する。本実施形態では I / F 1 1 0 に入力系統 I N 1、I N 2 の 2 系統の画像データが入力される。

30

I / F 1 1 0 は、デジタル画像データ (デジタル映像データを含む) が入力され、このデジタル画像データを画像用プロセッサ 1 3 1 に出力するデジタルインターフェイスである。I / F 1 1 0 は、入力系統 I N 1、I N 2 から入力される画像データのフレーム変換、解像度変換、3 D / 2 D 変換等のデータ変換処理を行う機能を備えていてもよい。また、I / F 1 1 0 は、A / D (アナログ/デジタル) 変換機能を備え、画像供給装置からアナログ映像信号を入力可能なものであってもよい。

40

【 0 0 2 1 】

C P U 1 2 0 は、投射制御部 1 2 1、補正制御部 1 2 2、ズーム比算出部 1 2 3、焦点距離算出部 1 2 4、三次元測量部 1 2 5、投射角算出部 1 2 6、操作検出部 1 2 7、及び撮像制御部 1 2 8 を備えている。これらの各部は、C P U 1 2 0 が R O M 1 7 0 に記憶したプログラムを実行することにより実現される。C P U 1 2 0 の各部の機能は後述する。

【 0 0 2 2 】

画像用プロセッサ 1 3 1 は、台形歪み補正部 1 3 2、及び重畳処理部 1 3 3 を備える

50

。画像用プロセッサ１３１は、ＣＰＵ１２０の制御に従って、Ｉ／Ｆ１１０から入力される画像データを処理し、画像信号を生成して、光変調装置駆動部１３４に出力する。また、プロジェクター１００が画像記憶部１７１に記憶した画像データを投射する場合、画像用プロセッサ１３１はこの画像データに対し上記の処理を行う。

画像用プロセッサ１３１は、台形歪み補正用や画像処理用のＤＳＰ（デジタルシグナルプロセッサ）として販売されている汎用のプロセッサを用いることができ、専用のＡＳＩＣを用いることもできる。

【００２３】

台形歪み補正部１３２は、ＣＰＵ１２０から入力される補正パラメータをもとに、ＣＰＵ１２０の制御に従って画像を補正する。台形歪み補正部１３２は、プロジェクター１００がスクリーンＳＣに投射する投射画像の台形歪みを補正し、補正後の画像データを重畳処理部１３３に出力する。

10

重畳処理部１３３は、台形歪み補正部１３２により補正された画像データに、プロジェクター１００の操作用のメニュー画面等をＯＳＤ画像として重畳する処理を実行する。重畳処理部１３３は、処理後の画像データを表示するための画像信号を生成し、光変調装置駆動部１３４に出力する。

また、画像用プロセッサ１３１は、台形歪み補正部１３２及び重畳処理部１３３の機能により、Ｉ／Ｆ１１０から入力される画像データに対して、輝度、コントラスト、色の濃さ、色合い等の画像の表示状態を調整する処理を行ってもよい。

【００２４】

20

光変調装置駆動部１３４は、画像用プロセッサ１３１から入力される画像信号に基づいて、光変調装置１３０を駆動する。これにより、Ｉ／Ｆ１１０に入力された画像データに基づく画像が、光変調装置１３０の画像形成領域に形成される。光変調装置１３０に形成された画像が投射光学系１５０を介して、スクリーンＳＣ上に投射画像として形成される。

【００２５】

光源駆動部１４１は、ＣＰＵ１２０から入力される指示信号に応じて、光源１４０に電圧を印加し、光源１４０を点灯及び消灯させる。

レンズ駆動部１５４は、ＣＰＵ１２０の制御に従ってズーム調整用モーター１５２及びフォーカス調整用モーター１５３を駆動して、ズーム調整及びフォーカス調整を行う。

30

【００２６】

撮像部１８０は、周知のイメージセンサーであるＣＣＤを用いたＣＣＤカメラ１８１と、ＣＣＤカメラ１８１の前方に配置されたカメラレンズ１８３とを備える。ＣＣＤカメラ１８１は、ＣＣＤの他、ＣＣＤから画像信号を読み出す制御回路等の図示しない周辺回路を備える。撮像部１８０は、プロジェクター１００の前面、即ち、投射光学系１５０がスクリーンＳＣに向けて画像を投射する方向をＣＣＤカメラ１８１により撮影可能な位置に設けられる。つまり、撮像部１８０は、投射光学系１５０の投射方向と同じ方向を撮影するように設けられる。ＣＣＤカメラ１８１の撮影方向及び画角は、推奨された投射距離においてスクリーンＳＣ上に投射された投射画像の全体が少なくとも撮像範囲内に入るように設定される。

40

【００２７】

ＣＣＤカメラ１８１が撮影した撮影画像のデータは、撮像部１８０から撮影画像メモリー１８２に出力され、撮影画像メモリー１８２の所定の領域に記録される。撮影画像メモリー１８２は、１画面分の画像データの書き込みが完了すると、所定の領域のフラグを順次反転するので、ＣＰＵ１２０は、このフラグを参照することにより、撮像部１８０を用いた撮像が完了したか否かを知ることができる。ＣＰＵ１２０は、このフラグを参照し、撮影画像メモリー１８２にアクセスして、必要な撮影画像データを取得する。

【００２８】

動き検出部１８５（検出部）は、ジャイロセンサーや加速度センサーを備え、プロジェクター１００の本体の動きを検出して、検出値をＣＰＵ１２０に出力する。動き検出部１

50

８５の検出値には予め閾値が設定され、ＣＰＵ１２０は、閾値を超える動きが動き検出部１８５によって検出された場合に、プロジェクター１００が動いたと判定する。また、ＣＰＵ１２０は、動き検出部１８５によって検出される動きが閾値以下となり、この状態が予め設定された待機時間を超えて継続した場合に、プロジェクター１００が静止したと判定する。

なお、動き検出部１８５に閾値が設定され、動き検出部１８５の検出値が閾値を超えた場合、及び、動き検出部１８５の検出値が閾値以下となって待機時間が経過した場合に、動き検出部１８５がＣＰＵ１２０に検出信号を出力する構成としてもよい。この場合、ＣＰＵ１２０の処理負荷を軽減できる。

また、動き検出部１８５は、撮像部１８０の撮影画像の変化に基づいて動きを検出してもよい。この場合、動き検出部１８５は、撮影画像メモリー１８２から撮影画像データを取得し、取得した撮影画像データとは異なる時に撮影された撮影画像データと比較し、撮影画像データの差分が所定以上の場合に動きを検出する。この場合、撮像部１８０を利用して動きを検出できる。

【００２９】

リモコン制御部１９０は、プロジェクター１００の外部のリモコン１９１から送信される無線信号を受信する。リモコン１９１は、ユーザーによって操作される操作子（図示略）を備え、操作子に対する操作に応じた操作信号を赤外線信号等の無線信号として送信する。リモコン制御部１９０は、赤外線信号等を受信する受信部（図示略）を備える。リモコン制御部１９０は、リモコン１９１から送信された信号を受信し、解析して、ユーザー

による操作の内容を示す信号を生成してＣＰＵ１２０に出力する。

操作部１９５は、例えばプロジェクター１００の本体に配置された操作パネルの操作子（図示略）により構成される。操作部１９５は、上記操作子に対する操作を検出すると、操作子に対応する操作信号をＣＰＵ１２０に出力する。

【００３０】

ＣＰＵ１２０が備える投射制御部１２１は、Ｉ／Ｆ１１０が出力する画像データに基づいて、投射部１０１により画像を投射する動作を制御する。投射制御部１２１は、プロジェクター１００の電源オン／オフに伴い光源駆動部１４１によって光源１４０を点灯／消灯させる制御、Ｉ／Ｆ１１０が出力する画像データを画像用プロセッサ１３１により処理させる制御等を行う。

補正制御部１２２は、台形歪み補正部１３２を制御して、台形歪みを補正する歪み補正処理を実行させる。補正制御部１２２は、台形歪み補正部１３２と協働して、補正部として機能する。

【００３１】

補正制御部１２２は、撮影画像メモリー１８２から撮影画像データを取得し、撮影画像データの形状を解析することにより投射画像の歪みを補正するためのパラメータを算出する。ここで、補正制御部１２２は、ＲＯＭ１７０に記憶した補正用パターン（図示略）を投射制御部１２１の制御によりスクリーンＳＣに投射させてもよい。この場合、補正制御部１２２は、撮像部１８０の撮影画像データから補正用パターンを抽出し、補正用パターンの形状を解析して、パラメータを算出する。補正制御部１２２は、算出したパラメータを台形歪み補正部１３２に出力し、このパラメータに従って台形歪み補正を実行させる。

【００３２】

ズーム比算出部１２３は、リモコン１９１の操作または操作部１９５における操作に対応して、ズームレンズ１５１により投射画像を拡大または縮小するためのズーム比を算出する。投射角算出部１２６は、撮影画像メモリー１８２に記憶された撮影画像データに基づいてスクリーンＳＣの平面に対するズームレンズ１５１の光軸の傾き、すなわち投射角を算出する。また、三次元測量部１２５は、ズーム比算出部１２３が算出したズーム比および投射角算出部１２６が算出した投射角をもとに、撮影画像メモリー１８２に記憶された撮影画像データを解析して、ズームレンズ１５１の基準位置からスクリーンＳＣまでの

距離（投射距離）を算出する。焦点距離算出部 1 2 4 は、三次元測量部 1 2 5 が算出した距離に基づきフォーカス調整用モーター 1 5 3 を駆動する駆動量を算出してレンズ駆動部 1 5 4 を制御し、フォーカス調整を実行させる。

補正制御部 1 2 2 は、ズーム比算出部 1 2 3、焦点距離算出部 1 2 4、三次元測量部 1 2 5、及び投射角算出部 1 2 6 が算出した投射距離及び投射角等に基づき、補正用のパラメーターを算出する。このパラメーターは、光変調装置 1 3 0 により描画される画像を、スクリーン S C 上の投射画像の歪みを補償するように変形させるためのパラメーターである。例えば、変形の方法、変形量等を定義するデータを含むパラメーターである。補正制御部 1 2 2 は、このパラメーターを、他の算出結果等とともに R O M 1 7 0 に記憶する。

【 0 0 3 3 】

操作検出部 1 2 7（第 2 処理部）は、操作検出処理（第 2 の処理）を実行し、スクリーン S C において指示体を用いて行われる位置指示操作を検出する。位置指示操作は、プロジェクター 1 0 0 の動作中に、撮像部 1 8 0 の画角内で指示体が位置を指し示す操作である。指示体は、撮像部 1 8 0 の撮影画像データに写り、プロジェクター 1 0 0 の投射画像を識別できるものであれば、具体的態様は限定されない。例えば、指示体はユーザーが手に持って使う棒状のデバイスであってもよいし、他の形状の器具であってもよい。このデバイスや器具は、発光する機能や無線信号を送信する機能を持っていたとしてもよいし、この種の機能を持たないものであってもよい。また、ユーザーの身体の一部（例えば、手や指）が指示体であってもよい。また、レーザーポインター等の発光装置（図示略）がスクリーン S C に光を照射することにより、スクリーン S C 上に形成される輝点が指示体であって

【 0 0 3 4 】

操作検出部 1 2 7 は、撮影画像メモリー 1 8 2 に記憶された撮影画像データに基づいて位置指示操作があったことを検出する。操作検出部 1 2 7 は、操作検出処理で、指示体が指示した位置を特定し、指示位置の座標を出力してもよい。また、操作検出部 1 2 7 は、操作検出処理で、位置指示操作により指示された操作位置を検出するだけでなく、検出された位置が予め設定された条件に該当するか否かを判定できる。さらに、操作検出部 1 2 7 は、検出された位置の軌跡が予め設定された条件に該当するか否かを判定できる。ここで、位置の軌跡とは、操作検出部 1 2 7 が時間差をおいて検出した複数回の位置指示操作の指示位置を結んで形成される図形である。操作検出部 1 2 7 が判定を行う条件は、R O M 1 7 0 の条件記憶部 1 7 3 に記憶される。条件記憶部 1 7 3 には、操作検出部 1 2 7 が判定する条件と、その条件に該当する操作が検出された場合に実行する処理とが対応付けて設定されている。

【 0 0 3 5 】

本実施形態では、指示体によってスクリーン S C 上の特定の位置が指示されたことを条件とし、この条件に該当する操作を検出した場合の動作として、入力ソースの切り替えを実行する。入力ソースの切り替えとは、I / F 1 1 0 に接続された画像供給装置（画像ソース）を切り替える動作であり、具体的には、C P U 1 2 0 の制御により I / F 1 1 0 が入力系統 I N 1 と入力系統 I N 2 を切り替える動作である。

【 0 0 3 6 】

図 2（A）～（D）は、位置指示操作に対応する動作例を示す説明図である。

図 2（A）に示す状態では、スクリーン S C に投射画像 6 1 が投射されている。投射画像 6 1 は、I / F 1 1 0 の入力系統 I N 1 から入力される画像データに基づいて投射される画像である。つまり、図 2（A）の状態では I / F 1 1 0 が入力系統 I N 1 を選択している。投射画像 6 1 は、オブジェクト 6 2 を含んでいる。

操作検出部 1 2 7 は、位置指示操作を検出する検出動作を開始すると、重畳処理部 1 3 3 を制御して、投射画像 6 1 に検出用画像 6 3 を重畳して投射させる。重畳処理部 1 3 3 は、予め R O M 1 7 0 に記憶された検出用画像 6 3 の画像を台形歪み補正部 1 3 2 から入力される画像に重畳して、光変調装置駆動部 1 3 4 により描画させる。これにより検出用画像 6 3 がスクリーン S C に投射される。検出用画像 6 3 は、オブジェクト 6 2 を遮るお

10

20

30

40

50

それが少なく、かつ操作しやすい場所になるように、スクリーンＳＣの端部に配置される。図２（Ａ）の例では検出用画像６３は予め設定されたサイズの略矩形である。

【００３７】

操作検出部１２７は、撮影画像上における検出用画像６３の位置およびサイズを特定する。例えば、操作検出部１２７は、パネル上（光変調装置１３０の画像形成領域）における検出用画像６３の位置およびサイズを、ＲＯＭ１７０から読み出したり、計算したりして取得する。例えば、検出用画像６３を入力画像に重畳する場合の位置及びサイズを示すデータ、或いは、パネル上における検出用画像６３の位置およびサイズを示すデータを、検出用画像６３の画像データとともにＲＯＭ１７０に記憶していてもよい。

そして、操作検出部１２７は、撮像画像における補正用パターンの位置と、三次元測量部１２５および投射角算出部１２６で算出された投写距離および投射角と、投射画像の歪みの補正量（補正用のパラメーター）のうち、少なくとも１つ以上のパラメーターに基づいて、パネル上における検出用画像６３の位置およびサイズから、撮影画像上における検出用画像６３の位置およびサイズを導く。或いは、撮影画像上における検出用画像６３の位置は、検出用画像６３の表示前後で撮影画像の差分をとって特定したり、パターンマッチングによって特定したりすることも可能である。

操作検出部１２７は、検出用画像６３に重なる範囲を、検出領域として設定する。操作検出部１２７は、撮像部１８０の撮影画像データに基づき指示体の指示位置を特定し、指示位置が検出領域内であった場合に、特定の操作がなされたと判定する。

一例として、ユーザーの手が指示体２として使われる場合を説明する。

【００３８】

検出用画像６３が投射された状態で、図２（Ｂ）に示すように指示体２が検出用画像６３に重なると、操作検出部１２７は、撮像部１８０の撮影画像データに基づいて指示体２が検出用画像６３に重なったと判定する。指示体２が検出用画像６３に重なると、投射部１０１が投射した光がスクリーンＳＣの前で指示体２により遮られる。このため、撮像部１８０の撮影画像データでは、指示体２が重なった部分で検出用画像６３の明るさ、色、見え方等が変化する。操作検出部１２７は、撮影画像データから検出用画像６３の画像、すなわち検出領域の画像を抽出して解析し、明るさや色の変化を検出することで、指示体２の操作の有無を判定する。

操作検出部１２７は、検出用画像６３の位置を、補正制御部１２２が投射させた補正用のパターンの位置と歪みの補正量（パラメーター）とをもとに、特定してもよい。この場合、より正確に検出用画像６３の位置を特定し、操作を検出できる。さらに、操作検出部１２７は、撮影画像メモリー１８２から撮像部１８０の撮影画像データを取得してから、検出領域である検出用画像６３及びその周辺の画像のみを抽出して、抽出した画像を解析してもよい。この場合、操作検出部１２７が指示体２の画像を抽出する処理、検出用画像６３の画像を比較する処理等において処理するデータ量を減らすことができ、処理負荷を軽減できる。

【００３９】

操作検出部１２７が検出用画像６３への操作の有無を判定する条件は、例えば次の通りである。

操作検出部１２７は、検出用画像６３の上（検出領域）に、予め設定された時間以上、指示体２が存在している場合に、操作ありと判定する。具体的には、撮影画像データにおける検出領域内の少なくとも一部の画素に対し、下記式（１）または（２）のいずれかが、予め設定された時間以上継続した場合に、操作ありと判定する。

画素の輝度値＞第１の閾値 ...（１）

画素の輝度値＜第２の閾値 ...（２）

【００４０】

また、操作検出部１２７は、撮影画像データから検出用画像６３の画像を抽出し、非操作時の撮影画像データにおける検出用画像６３の画像と比較して、検出用画像６３の画像の形状の変化を検出してもよい。この場合、検出用画像６３の形状変化が所定時間成立し

10

20

30

40

50

た場合に、操作ありと判定する。

また、操作検出部 1 2 7 は、撮影画像データから指示体 2 の画像を抽出し、指示体 2 の画像の位置と検出用画像 6 3 の位置とを比較して、検出用画像 6 3 への操作の有無を判定してもよい。

これらの条件、及び、条件の判定に要する第 1 及び第 2 の閾値や検出用画像 6 3 の位置、サイズ、形状等に関するデータは、予め設定され、条件記憶部 1 7 3 に記憶される。

【 0 0 4 1 】

また、操作検出部 1 2 7 は、上記の判定を行う場合に、検出用画像 6 3 の少なくとも一部が撮影画像データに表れていることを条件としてもよい。この場合、例えば撮像部 1 8 0 の近くや検出用画像 6 3 の近くにユーザーやユーザー以外の人が出たことで、検出用画像 6 3 が隠されたことと、指示体 2 による操作とを識別できる。そして、指示体 2 によって意図的に検出用画像 6 3 が操作された場合に、操作を検出し、意図しない誤操作の検出を防止できる。

【 0 0 4 2 】

図 2 (B) に示すように、指示体 2 によって検出用画像 6 3 が操作されたことを検出した場合、操作検出部 1 2 7 は、操作に対応付けて予め設定された動作を実行する。本実施形態では、上述のようにソース切り替えを実行し、操作検出部 1 2 7 が I / F 1 1 0 を制御して、入力系統 I N 1 から入力系統 I N 2 への切り替えが行われる。

これにより、図 2 (C) に示すように、スクリーン S C に投射される画像が、入力系統 I N 1 の投射画像 6 1 から、入力系統 I N 2 の投射画像 6 5 に切り替わる。投射画像 6 5 はオブジェクト 6 6 を含む画像である。

【 0 0 4 3 】

操作検出部 1 2 7 が操作検出処理を継続している間は、投射画像 6 1 から投射画像 6 5 への切り替え後も、図 2 (C) に示すように、検出用画像 6 3 が投射される。ここで、図 2 (D) に示すように、検出用画像 6 3 に対して指示体 2 による操作が行われると、この操作を操作検出部 1 2 7 が検出して、I / F 1 1 0 のソースを切り替えさせる。

【 0 0 4 4 】

図 2 (A) ~ (D) には検出用画像 6 3 をスクリーン S C 上に 1 つだけ投射する例を示したが、検出領域の数は任意であり、例えば複数の検出領域を設定し、それぞれの検出領域を示す検出用画像を投射してもよい。この場合、それぞれの検出領域に同一の動作に対応付けてもよいし、異なる動作に対応付けてもよい。つまり、複数の検出領域のいずれかに対する操作を検出した場合に、設定された 1 つの動作を実行してもよく、操作を検出した検出領域に対応付けられた動作を実行してもよい。さらに、複数の操作領域の組合せに対応付けて動作を設定し、操作された操作領域の組合せに対応する動作を実行してもよい。スクリーン S C に設けられる投射領域の数、及び、投射領域に対応付けて設定される動作は、予め設定され、条件記憶部 1 7 3 に記憶される。

【 0 0 4 5 】

また、操作検出部 1 2 7 が指示体の指示位置を特定可能な場合、指示位置の軌跡に対してプロジェクター 1 0 0 の動作 (機能) を割り当ててもよい。また、形状の異なる複数の指示体が使用され、操作検出部 1 2 7 が撮影画像データに基づき指示体の形状を識別可能な場合に、操作を検出した指示体の形状に対応付けて動作を割り当ててもよい。この場合、指示体により操作を行うと、操作に用いた指示体の形状に対応した動作が実行される。また、指示体がポインターにより形成されるスクリーン S C 上の輝点である場合や、指示体が発光機能を有する場合に、輝点や指示体の明滅の回数、速度、点灯時間、明滅パターン等に対応付けて動作を割り当ててもよい。

【 0 0 4 6 】

検出領域の操作に対応して実行される動作は、ソース切り替えに限らず、例えば、スクリーン S C 上の投射映像の拡大、縮小、回転、移動等の投射制御処理を割り当ててもよい。また、投射中の画像の投射を停止し音声出力も停止するミュート機能を割り当ててもよい。また、入力系統 I N 1 と入力系統 I N 2 のいずれか一方の画像データに基づく画像を

10

20

30

40

50

投射するシングル表示と、複数系統の画像データに基づく複数の画像を並べてスクリーンＳＣに投射するマルチ表示とを切り替える動作であってもよい。さらに、プロジェクター１００の電源をオフにする動作、指示体の指示位置に追従して図形を描く動作、図示しない外部記憶媒体に記憶された画像データを選択して表示する動作等を割り当ててもよい。

【００４７】

撮像制御部１２８（制御部）は、撮像部１８０が撮影を実行する場合の撮影解像度を設定し、撮像部１８０を制御して撮影を実行させる。ここで、ＣＣＤカメラ１８１が備える受光素子の数は決まっている。このため、撮像制御部１２８は、ＣＣＤカメラ１８１が出力する撮影画像データを、特定の解像度の画像データに変換して、撮影画像メモリ１８２に記憶させる。この場合、撮像制御部１２８が撮影画像メモリ１８２に記憶させる撮影画像データの解像度が、撮像部１８０の撮影解像度に相当する。また、ＣＣＤカメラ１８１が備える周辺回路（図示略）の機能により、ＣＣＤカメラ１８１の撮像素子が出力する信号に基づき、撮像制御部１２８が指定した解像度の撮影画像データを生成してもよい。このような方法により、撮像制御部１２８は、ＣＣＤカメラ１８１により撮影を実行して得られる撮影画像データの解像度を、任意の解像度に調整することが可能である。本実施形態の撮像制御部１２８は、一例として、ＱＶＧＡ（３２０画素×２４０画素）とＶＧＡ（６４０画素×４８０画素）の２段階の撮影解像度を設定可能である。撮像制御部１２８が設定可能な解像度は、例えばＲＯＭ１７０の設定値記憶部１７２に記憶されている。

【００４８】

撮像制御部１２８は、補正制御部１２２が歪み補正処理を実行する場合、撮像部１８０の撮影解像度を、高画質（高解像度）のＶＧＡに設定する。歪み補正処理では、歪み補正用のパターンやスクリーンＳＣ上の投射画像の外形を高精度で検出できると、高精度の歪み補正を行うことができるので、好ましい。

また、撮像制御部１２８は、操作検出部１２７が操作検出処理を実行する場合、撮像部１８０の撮影解像度をＱＶＧＡに設定する。操作検出部１２７の操作検出処理では低解像度の画像であっても指示体の操作を検出可能である。また、低解像度の画像データを利用すると処理するデータ量が小さいため処理負荷が軽く、高速に処理できるので、指示体の操作を速やかに検出できるという利点がある。

【００４９】

撮像制御部１２８は、１つの撮像部１８０を活用するため、補正制御部１２２が歪み補正処理を行う動作状態と、操作検出部１２７が操作検出処理を行う動作状態とを切り替える制御を実行し、動作状態に対応した撮影解像度を撮像部１８０に設定する。

補正制御部１２２の歪み補正処理は、プロジェクター１００とスクリーンＳＣとの相対位置に合わせて実行すれば、その後は相対位置が変化しない限り実行しなくてもよい。このため、撮像制御部１２８は、動き検出部１８５によりプロジェクター１００の動きを検出し、動作状態を切り替える制御を行う。この動作についてフローチャートを参照して説明する。

【００５０】

図３は、プロジェクター１００の動作を示すフローチャートである。

ＣＰＵ１２０は、リモコン１９１または操作部１９５の操作に従って、投射制御部１２１の制御により画像の投射を開始する（ステップＳ１１）。

投射開始後、補正制御部１２２は、前回プロジェクター１００を使用した際に用いられた補正用のパラメーターをＲＯＭ１７０から読み出し、このパラメーターを用いて台形歪み補正を行う（ステップＳ１２）。なお、前回のパラメーターに代えて、既定のパラメーター（初期設定値）を用いて台形歪み補正を行うようにしてもよい。

【００５１】

その後、動き検出部１８５が動き検出を開始する（ステップＳ１３）。

撮像制御部１２８は、動き検出部１８５の出力に基づきプロジェクター１００の動きの有無を判定する（ステップＳ１４）。プロジェクター１００が動いている場合、またはプロジェクター１００の動きが止まってから所定時間以上経過していない場合、撮像制御部

128はプロジェクター100が動いていると判定する。プロジェクター100が動いていると判定した場合(ステップS14; Yes)、撮像制御部128は、プロジェクター100の動作状態の切り替えが済んでいるか否かを判定する(ステップS15)。上記のように、プロジェクター100の動きを検出した場合は補正制御部122が歪み補正処理を行う動作状態が設定される。ステップS15で、撮像制御部128は、動作状態が既に歪み補正処理を行う動作状態に設定されているか、操作検出部127が操作検出処理を行う動作状態であるかを判定する。

【0052】

プロジェクター100の動作状態が歪み補正処理を行う動作状態に設定されていない場合(ステップS15; No)、撮像制御部128は歪み補正処理を実行する動作状態に切り替える。すなわち、検出用画像の投射を停止させ(ステップS16)、撮像部180の撮影解像度をVGAに設定し(ステップS17)、ステップS18に移行する。

10

また、プロジェクター100の動作状態が歪み補正処理を行う動作状態に設定されている場合(ステップS15; Yes)、撮像制御部128はステップS18に移行する。

【0053】

ステップS18で、撮像制御部128は撮像部180による撮影を実行させる。続いて、補正制御部122は、撮像部180の撮影画像データに基づいて歪み補正用のパラメータを新たに算出して、台形歪み補正部132が使用するパラメータを更新する(ステップS19)。この更新されたパラメータを用いて、台形歪み補正部132が台形歪み補正処理を実行する(ステップS20)。

20

撮像制御部128は、操作部195またはリモコン191によりプロジェクター100の動作終了が指示されたか否かを判定する(ステップS21)。終了の指示がなされた場合(ステップS21; Yes)、CPU120は投射を停止して本処理を終了する(ステップS22)。また、終了の指示がなされていない場合(ステップS21; No)、ステップS14に戻って動きを検出する。

【0054】

一方、プロジェクター100が動いていないと判定した場合(ステップS14; No)、撮像制御部128は、プロジェクター100の動作状態の切り替えが済んでいるか否かを判定する(ステップS23)。プロジェクター100の静止を検出した場合は操作検出部127が操作検出処理を行う動作状態が設定される。ここのステップS23で、撮像制御部128は、動作状態が既に操作検出処理を行う動作状態に設定されているか、歪み補正処理を行う動作状態であるかを判定する。

30

【0055】

プロジェクター100の動作状態が操作検出処理を行う動作状態に設定されていない場合(ステップS23; No)、撮像制御部128は操作検出処理を実行する動作状態に切り替える。すなわち、撮像制御部128が撮像部180の撮影解像度をQVGAに設定し(ステップS24)、操作検出部127が、図2(A)~(D)に示したように検出用画像をスクリーンSCに投射させる制御を行い(ステップS25)、ステップS26に移行する。

また、プロジェクター100の動作状態が操作検出処理を行う動作状態に設定されている場合(ステップS23; Yes)、撮像制御部128はステップS26に移行する。

40

【0056】

ステップS26では、操作検出部127が撮像部180に撮影を実行させ、撮影画像データを解析して操作を検出する(ステップS27)。

ここで、操作検出部127は、予め設定された条件に該当する操作が行われたか否かを判定する(ステップS28)。条件に該当する操作が行われたと判定した場合(ステップS28; Yes)、操作検出部127は、条件に対応付けて設定された動作を実行する(ステップS29)。例えば、上述したソース切り替えを実行し、ステップS30に移行する。

また、操作検出部127は、予め設定された条件に該当する操作が行われなかったと判

50

定した場合（ステップＳ２８；Ｎｏ）、操作検出部１２７は、そのままステップＳ３０に移行する。

【００５７】

ステップＳ３０で、撮像制御部１２８は、操作部１９５またはリモコン１９１によりプロジェクター１００の動作終了が指示されたか否かを判定する。終了の指示がなされた場合（ステップＳ３０；Ｙｅｓ）、ＣＰＵ１２０はステップＳ２２に移行して投射を停止し、本処理を終了する。また、終了の指示がなされていない場合（ステップＳ３０；Ｎｏ）、ステップＳ１４に戻る。

【００５８】

なお、撮像制御部１２８の動作は図３に示したフロー制御に限定されない。撮像制御部１２８は、ステップＳ１２でプロジェクター１００の動きの判定を開始し、プロジェクター１００の動きが止まったと判定した時点で、割り込み制御により、ステップＳ１６、Ｓ２４相当の判定を行ってもよい。この場合、撮像制御部１２８は、プロジェクター１００が動いた場合、及び動きが止まった場合に、速やかに動作状態を切り替えることができる。また、リモコン１９１または操作部１９５によって投射終了が指示される場合も同様であり、図３に示したフロー制御に限定されず、操作を検出してステップＳ２７と同様の処理を割り込み制御により行ってもよい。

【００５９】

以上説明したように、プロジェクター１００は、画像を投射する投射部１０１を有する本体と、本体の動きを検出する動き検出部１８５と、スクリーンＳＣを撮像する撮像部１８０とを備える。また、撮像部１８０の撮像結果に基づいて台形歪み補正を行う補正制御部１２２と、撮像部１８０の撮像結果に基づいて台形歪み補正とは異なる第２の処理を実行する第２処理部とを備える。撮像制御部１２８は、動き検出部１８５の検出結果に基づいて、本体が動いていると判定した場合には補正制御部１２２による台形歪み補正を行わせ、動き検出部１８５が停止したと判定した場合に操作検出部１２７に操作検出処理を実行させる。このため、台形歪み補正を必要な場合に実行し、台形歪み補正と、操作検出処理とで撮像部１８０の撮影画像データを使い分けて、撮像部１８０を効果的に利用できる。

また、操作検出部１２７は、撮像部１８０の撮像結果に基づいてスクリーンＳＣに対する指示体の操作を検出し、検出した操作が予め設定された条件に該当する場合に、該当する条件に対応付けられた処理を実行する。このため、撮像部１８０の撮像結果を利用して、条件に該当する操作が行われた場合に予め設定された処理を実行できる。また、操作検出部１２７は、スクリーンＳＣに設定した操作領域に対する指示体の操作を検出できる。

【００６０】

なお、上述した実施形態は本発明を適用した具体的態様の例に過ぎず、本発明を限定するものではなく、上記実施形態とは異なる態様として本発明を適用することも可能である。例えば、上記実施形態では、Ｉ／Ｆ１１０に入力される複数系統の入力系統ＩＮ１、ＩＮ２を切り替えて、入力画像データに基づく画像を投射する場合を例に挙げて説明した。つまり、操作検出部１２７が検出した操作に対応して、Ｉ／Ｆ１１０が入力系統ＩＮ１と入力系統ＩＮ２とを切り替える例を説明した。本発明はこれに限定されるものではなく、Ｉ／Ｆ１１０に入力される画像データと、ＲＯＭ１７０に記憶された画像データとを切り替えて投射する構成としてもよいし、プロジェクター１００に接続された外部記憶装置が記憶する画像データを利用してもよい。

また、予め設定された処理は、Ｉ／Ｆ１１０の入力系統ＩＮ１、ＩＮ２を切り替えるソース切り替え処理に限定されない。例えば、予め設定された処理として、上述したミュート機能を実行し、プロジェクター１００の画像、または画像と音声の出力を一時的に停止する処理、または再開する処理を行ってもよい。或いは、光変調装置１３０が描画する画像を拡大または縮小する電子ズーム処理や、プロジェクター１００が出力する音声の音量制御処理等を行ってもよい。

さらに、上記実施形態では、一例として、操作検出部１２７が撮影画像データにおける

10

20

30

40

50

検出用画像 6 3 の明るさが変化した場合に、指示体 2 による操作ありと判定し、ソース切り替えを実行する構成を説明した。つまり、検出用画像 6 3 に指示体 2 を重ねたときにソース切り替えが実行される例であった。本発明はこれに限定されず、撮影画像データにおける検出用画像 6 3 の明るさが変化して、それが元に戻ったときに、操作検出部 1 2 7 が指示体 2 による操作があったと判定してもよい。つまり、スクリーン S C 上の検出用画像 6 3 に重ねられた指示体 2 が検出用画像 6 3 から離れたときに、予め設定された処理が実行される構成としてもよい。

また、上記実施形態ではプロジェクター 1 0 0 の各部の動作を規定する時間や閾値等に関する設定値は、ROM 1 7 0 に予め記憶されているが、本発明はこれに限定されない。上記の設定値を、プロジェクター 1 0 0 の外部の記憶媒体や記憶装置に記憶しておき、必要に応じてプロジェクター 1 0 0 により設定値が取得される構成としてもよい。また、リモコン 1 9 1 や操作部 1 9 5 の操作によってその都度設定値が入力される構成としてもよい。

10

【 0 0 6 1 】

また、上記実施形態では、プロジェクター 1 0 0 の本体に投射部 1 0 1 と撮像部 1 8 0 とが固定された構成として説明したが、投射部 1 0 1 と撮像部 1 8 0 とを、プロジェクター 1 0 0 の本体とは別体として構成することも可能である。また、上記実施形態では、補正制御部 1 2 2 が投射画像の台形歪みを補正する場合を説明したが、例えば、いわゆる樽型歪みや糸巻き歪みと呼ばれる歪みを補正する処理を行ってもよい。

また、上記実施形態では、撮像部 1 8 0 は C C D イメージセンサーを備えた C C D カメラ 1 8 1 を有する構成として説明したが、イメージセンサーとして C M O S センサーを用いても良い。また、上記実施形態では、光変調装置として、R G B の各色に対応した 3 枚の透過型の液晶パネルを用いた構成を例に挙げて説明したが、反射型の液晶パネルを用いてもよい。また、例えば、1 枚の液晶パネルとカラーホイールを組み合わせた方式、R G B 各色の色光を変調する 3 枚のデジタルミラーデバイス (D M D) を用いた方式、1 枚のデジタルミラーデバイスとカラーホイールを組み合わせた方式等により構成してもよい。

20

また、図 1 に示した各機能部は、プロジェクター 1 0 0 の機能的構成を示すものであって、具体的な実装形態は特に制限されない。つまり、必ずしも各機能部に個別に対応するハードウェアが実装される必要はなく、一つのプロセッサがプログラムを実行することで複数の機能部の機能を実現する構成とすることも勿論可能である。また、上記実施形態においてソフトウェアで実現されている機能の一部をハードウェアで実現してもよく、あるいは、ハードウェアで実現されている機能の一部をソフトウェアで実現してもよい。

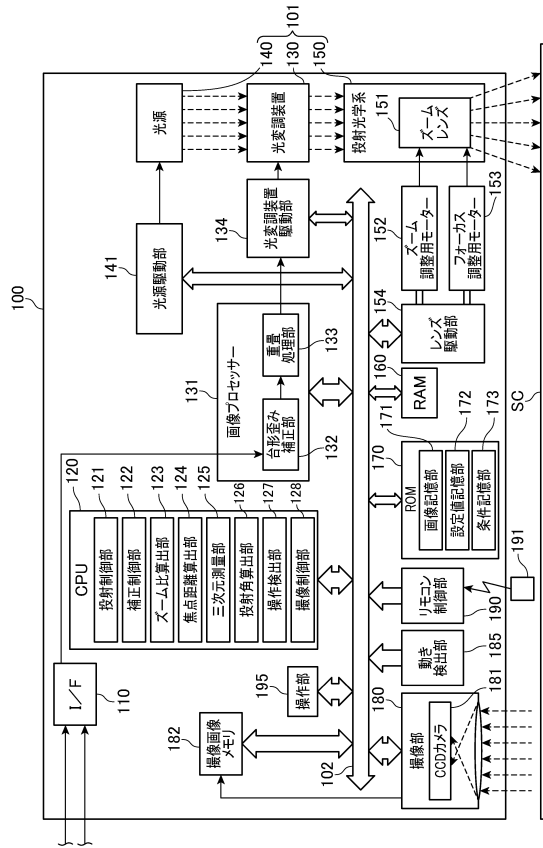
30

【 符号の説明 】

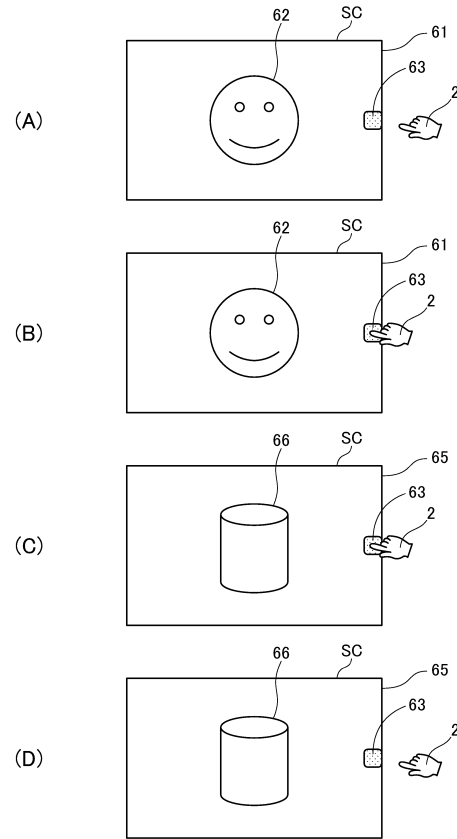
【 0 0 6 2 】

1 0 0 ... プロジェクター、1 0 1 ... 投射部、1 2 0 ... C P U、1 2 1 ... 投射制御部、1 2 2 ... 補正制御部 (補正部)、1 2 7 ... 操作検出部 (第 2 処理部)、1 2 8 ... 撮像制御部 (制御部)、1 3 0 ... 光変調装置、1 3 1 ... 画像用プロセッサ、1 3 2 ... 台形歪み補正部 (補正部)、1 3 4 ... 光変調装置駆動部、1 5 0 ... 投射光学系、1 8 0 ... 撮像部、1 8 3 ... カメラレンズ、1 8 5 ... 動き検出部 (検出部)、S C ... スクリーン (投射面)。

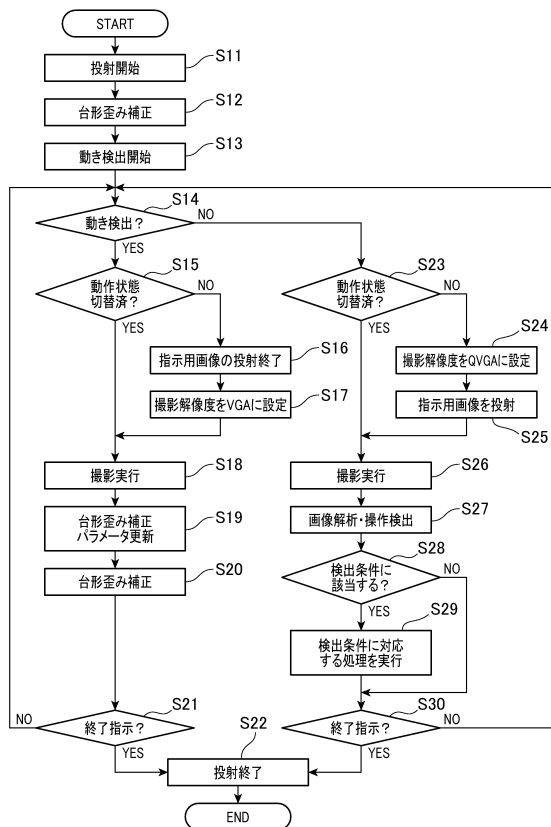
【 図 1 】



【 図 2 】



【 図 3 】



 フロントページの続き

(51)Int.Cl.		F I		
G 0 6 F	3/048	(2013.01)	G 0 9 G	5/00 5 5 0 C
			H 0 4 N	5/74 D
			G 0 9 G	5/00 5 1 0 H
			G 0 6 F	3/048

(56)参考文献 特開 2 0 1 2 - 2 5 6 0 0 0 (J P , A)
 特開 2 0 1 2 - 1 8 9 6 7 5 (J P , A)
 特開 2 0 1 2 - 1 6 0 0 7 9 (J P , A)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)

G 0 9 G	5 / 0 0
G 0 3 B	2 1 / 0 0
G 0 3 B	2 1 / 1 4
G 0 6 F	3 / 0 4 8
G 0 9 G	3 / 2 0
H 0 4 N	5 / 7 4