

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第6095280号
(P6095280)

(45) 発行日 平成29年3月15日 (2017. 3. 15)

(24) 登録日 平成29年2月24日 (2017. 2. 24)

(51) Int. Cl.

F I

G O 3 B 21/14 (2006. 01)

G O 3 B 21/14 Z

G O 3 B 21/00 (2006. 01)

G O 3 B 21/00 D

G O 9 G 5/00 (2006. 01)

G O 9 G 5/00 5 1 O B

G O 9 G 5/36 (2006. 01)

G O 9 G 5/00 5 3 O H

G O 9 G 5/391 (2006. 01)

G O 9 G 5/36 5 2 O E

請求項の数 8 (全 13 頁) 最終頁に続く

(21) 出願番号 特願2012-123165 (P2012-123165)
 (22) 出願日 平成24年5月30日 (2012. 5. 30)
 (65) 公開番号 特開2013-250317 (P2013-250317A)
 (43) 公開日 平成25年12月12日 (2013. 12. 12)
 審査請求日 平成27年4月20日 (2015. 4. 20)

(73) 特許権者 000001007
 キヤノン株式会社
 東京都大田区下丸子3丁目30番2号
 (74) 代理人 100110412
 弁理士 藤元 亮輔
 (74) 代理人 100104628
 弁理士 水本 敦也
 (74) 代理人 100121614
 弁理士 平山 倫也
 (72) 発明者 鈴木 康雄
 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キ
 ヤノン株式会社内

審査官 田辺 正樹

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 投射型表示装置およびその制御方法

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

投射画像の位置または大きさを変化させるように投射レンズを駆動する駆動部と、
 前記投射画像の投射環境を検出する投射環境検出部と、
 前記投射環境から算出された画像投射可能領域に関する情報と、前記投射レンズの位置
 情報とに基づいて、前記投射レンズの可動範囲を決定する可動範囲決定部と、
 前記投射レンズの前記可動範囲に応じて前記駆動部の駆動分解能を制御する分解能制御
 部と、を有し、

前記分解能制御部は、前記投射レンズの前記可動範囲が第1可動範囲よりも狭い第2可
 動範囲である場合、前記駆動部の前記駆動分解能を、該第1可動範囲に対する第1駆動分
 解能よりも高い第2駆動分解能になるように制御する、ことを特徴とする投射型表示装置
 。

【請求項 2】

前記分解能制御部は、前記投射レンズの前記可動範囲において、前記駆動部の駆動ステ
 ップを正規化することを特徴とする請求項1に記載の投射型表示装置。

【請求項 3】

前記駆動部が前記投射レンズを駆動した場合、または、前記画像投射可能領域が変化し
 た場合、前記可動範囲決定部は、前記投射レンズの前記可動範囲を再設定することを特徴
 とする請求項1または2に記載の投射型表示装置。

【請求項 4】

入力信号の解像度を判定する解像度判定部と、

前記入力信号の拡大または縮小を行うスケーリング部と、を更に有し、

前記可動範囲決定部は、前記画像投射可能領域に関する情報、前記投射レンズの位置情報、前記入力信号の解像度、および、該入力信号の拡大または縮小に関する情報に基づいて、前記投射レンズの可動範囲を決定することを特徴とする請求項 1 乃至 3 のいずれか 1 項に記載の投射型表示装置。

【請求項 5】

前記入力信号の解像度が変化した場合、または、前記入力信号の拡大または縮小に関する情報が変化した場合、前記可動範囲決定部は、前記投射レンズの前記可動範囲を再設定することを特徴とする請求項 4 に記載の投射型表示装置。

10

【請求項 6】

前記可動範囲決定部は、前記投射画像がケラレないように前記投射レンズの前記可動範囲を決定することを特徴とする請求項 1 乃至 5 のいずれか 1 項に記載の投射型表示装置。

【請求項 7】

前記可動範囲決定部は、前記投射レンズの可動範囲として、前記投射レンズに含まれるズームレンズまたはシフトレンズの可動範囲を決定することを特徴とする請求項 1 乃至 6 のいずれか 1 項に記載の投射型表示装置。

【請求項 8】

投射画像の位置または大きさを変化させるように投射レンズを駆動する駆動ステップと

20

前記投射画像の投射環境を検出するステップと、

前記投射環境から算出された画像投射可能領域に関する情報と、前記投射レンズの位置情報とに基づいて、前記投射レンズの可動範囲を決定するステップと、

前記投射レンズの前記可動範囲に応じて、前記投射画像の位置または大きさを変化させる駆動部の駆動分解能を制御するステップと、を有し、

前記駆動分解能を制御するステップでは、前記投射レンズの前記可動範囲が第 1 可動範囲よりも狭い第 2 可動範囲である場合、前記駆動部の前記駆動分解能を、該第 1 可動範囲に対する第 1 駆動分解能よりも高い第 2 駆動分解能になるように制御する、ことを特徴とする投射型表示装置の制御方法。

【発明の詳細な説明】

30

【技術分野】

【0001】

本発明は、投射画像の位置または大きさを制御可能な投射型表示装置に関する。

【背景技術】

【0002】

近年、プロジェクタ（投射型表示装置）の小型化が進み、プロジェクタを会議等に持ち込みその都度設置して使用する場合が多い。このとき、スクリーンが設置されている理想的環境においてプロジェクタを設置できるとは限らず、比較的広く領域を確保できる壁などに向けて用いられることがある。この場合には、投射先の障害物などにより、ズームレンズやレンズシフトの可動範囲が制限されることがある。

40

【0003】

このような状況では、（１）駆動分解能が粗くなり、投射画像の位置や大きさの微調整が困難になる、および、（２）レンズ駆動を行う場合に投射画像を見ながら投射先の障害物などを回避する必要があり、その操作が容易でない、という課題がある。

【0004】

そこで特許文献 1 には、プロジェクタとスクリーンの相対位置関係を検出し、スクリーンへの投射が最適になるように自動的にレンズ駆動（ズーム／フォーカス／シフト）および台形補正を行うプロジェクタが開示されている。

【先行技術文献】

【特許文献】

50

【 0 0 0 5 】

【特許文献 1】特開 2 0 0 4 - 3 4 1 0 2 9 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 6 】

しかしながら、特許文献 1 に開示された技術では、上記 (2) の課題に対しては一定の効果があるが、上記 (1) の課題を解決することはできない。すなわち、投射画像の位置や大きさを自動的に調整したとしても、レンズ可動範囲は投射環境やプロジェクタ設置位置に応じて決定されるため、駆動分解能は変わらない。このため、自動設定後、再度投射画像の位置や大きさを変更すると、可動範囲が小さい場合には駆動分解能が低くなり (粗

10

【 0 0 0 7 】

そこで本発明は、投射環境に応じて投射レンズの駆動分解能を適切に制御する投射型表示装置を提供する。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 8 】

本発明の一側面としての投射型表示装置は、投射画像の位置または大きさを変化させるように前記投射レンズを駆動する駆動部と、前記投射画像の投射環境を検出する投射環境検出部と、前記投射環境から算出された画像投射可能領域に関する情報と、前記投射レンズの位置情報とに基づいて、前記投射レンズの可動範囲を決定する可動範囲決定部と、前記

20

前記投射レンズの前記可動範囲に応じて前記駆動部の駆動分解能を制御する分解能制御部とを有し、前記分解能制御部は、前記投射レンズの前記可動範囲が第 1 可動範囲よりも狭い第 2 可動範囲である場合、前記駆動部の前記駆動分解能を、該第 1 可動範囲に対する第 1 駆動分解能よりも高い第 2 駆動分解能になるように制御する。

【 0 0 0 9 】

本発明の他の側面としての投射型表示装置の制御方法は、投射画像の位置または大きさを変化させるように投射レンズを駆動する駆動ステップと、前記投射画像の投射環境を検出するステップと、前記投射環境から算出された画像投射可能領域に関する情報と、前記

30

投射レンズの位置情報とに基づいて、前記投射レンズの可動範囲を決定するステップと、前記投射レンズの前記可動範囲に応じて、前記投射画像の位置または大きさを変化させる

駆動部の駆動分解能を制御するステップとを有し、前記駆動分解能を制御するステップでは、前記投射レンズの前記可動範囲が第 1 可動範囲よりも狭い第 2 可動範囲である場合、前記駆動部の前記駆動分解能を、該第 1 可動範囲に対する第 1 駆動分解能よりも高い第 2 駆動分解能になるように制御する。

【 0 0 1 0 】

本発明の他の目的及び特徴は、以下の実施例において説明される。

【発明の効果】

【 0 0 1 1 】

本発明によれば、投射環境に応じて投射レンズの駆動分解能を適切に制御する投射型表示装置を提供することができる。

40

【図面の簡単な説明】

【 0 0 1 2 】

【図 1】実施例 1 におけるプロジェクタのブロック図である。

【図 2】実施例 1 におけるレンズ駆動制御部のブロック図である。

【図 3】実施例 1 におけるレンズ可動範囲の決定方法を示すフローチャートである。

【図 4】実施例 1 における画像投射可能領域の決定方法の説明図である。

【図 5】実施例 1 における画像投射可能領域の決定方法を示すフローチャートである。

【図 6】実施例 1 におけるレンズ可動範囲の説明図である。

【図 7】実施例 1 において、レンズの駆動ステップの正規化により駆動分解能が最適化されることを示す図である。

50

【図 8】実施例 2 におけるプロジェクタのブロック図である。

【図 9】実施例 2 におけるレンズ駆動制御部のブロック図である。

【図 10】実施例 2 におけるレンズ可動範囲の決定方法を示すフローチャートである。

【図 11】実施例 2 における有効表示領域の算出方法の説明図である。

【発明を実施するための形態】

【0013】

以下、本発明の実施例について、図面を参照しながら詳細に説明する。各図において、同一の部材については同一の参照番号を付し、重複する説明は省略する。

【実施例 1】

【0014】

まず、図 1 を参照して、本発明の実施例 1 におけるプロジェクタ（投射型表示装置）について説明する。図 1 は、本実施例におけるプロジェクタ 1 のブロック図である。

【0015】

コンピュータなどの外部装置（不図示）からの映像信号（入力映像信号）は、プロジェクタ 1 の映像信号処理回路 2 に入力される。映像信号処理回路 2 は、入力された映像信号に対して解像度変換および輝度／色調変換などの各種の画像処理を行う。パネル駆動回路 3 は、映像信号処理回路 2 からの出力信号を、パネル 4 の駆動に適した信号に変換し、パネル 4 上に画像を表示させる。

【0016】

投射レンズ 5 は、投射画像を形成するレンズであり、パネル 4 上に表示された画像をスクリーンなどの投射先に拡大投射させる。また投射レンズ 5 は、投射画像の位置を上下左右に移動させる（投射画像の位置を変化させる）機能（光学シフト機能）、および、投射画像を光学的に拡大／縮小させる（投射画像の大きさを変化させる）機能（光学ズーム機能）を有する。プロジェクタ 1 は、投射レンズ 5（シフトレンズ、ズームレンズ）を電動で駆動して光学シフト機能および光学ズーム機能のそれぞれを実行するためのシフトモータ 6 およびズームモータ 7 を備える。シフトモータ 6 およびズームモータ 7 は、投射画像の位置および大きさを変化させるように投射レンズ 5 を駆動する駆動部である。

【0017】

エリアセンサ 8 は、投射画像領域の全体を撮像するカメラ（撮像部）であり、投射画像の投射環境を検出する投射環境検出部である。エリアセンサ 8 は、プロジェクタ 1 の最大広角投射の際に、投射画像の全体を撮像可能な視野角を有する。

【0018】

レンズ駆動制御部 9 は、ズーム／シフト操作ボタン 10 からの指令により、ズームモータ 7 またはシフトモータ 6 の駆動を制御する。同時に、レンズ駆動制御部 9 は、ズームエンコーダ 11 からズームレンズの位置情報を取得し、またシフトエンコーダ 12 からシフトレンズ位置情報を取得する。また、レンズ駆動制御部 9 は、エリアセンサ 8 からの画像情報、ズームエンコーダ 11 からのズームレンズ位置情報、および、シフトエンコーダ 12 からのシフトレンズ位置情報を用いて所定の演算を行う。そしてレンズ駆動制御部 9 は、その結果に応じて、ズームモータ 7 およびシフトモータ 6 の可動範囲を決定する。

【0019】

次に、図 2 を参照して、レンズ駆動制御部 9 の詳細について説明する。図 2 は、レンズ駆動制御部 9 のブロック図である。画像入力処理部 30 は、エリアセンサ 8 で撮像して得られた画像を最低 1 フレーム分だけ蓄積するメモリおよびメモリコントローラである。投射可能領域検出部 31 は、画像入力処理部 30 に蓄積された 1 フレーム分の画像（投射画像）から、投射先において障害物のない領域、すなわち画像を投射可能な均一領域（画像投射可能領域）を検出する。

【0020】

M P U 32 は、投射可能領域検出部 31 からの情報、ズームエンコーダ 11 からのズーム位置情報、および、シフトエンコーダ 12 からのシフト位置情報に基づいて、ズームレンズおよびシフトレンズの可動範囲（レンズ可動範囲）を決定（設定）する。そして M P

10

20

30

40

50

U 3 2 は、決定された可動範囲内でズームレンズおよびシフトレンズを駆動するように、ズーム駆動回路 3 3 およびシフト駆動回路 3 4 に制御信号を出力する。ズーム駆動回路 3 3 およびシフト駆動回路 3 4 は、M P U 3 2 からの制御信号に基づいて、シフトモータ 6 およびズームモータ 7 に駆動信号を出力する。このように M P U 3 2 は、投射環境に基づいて投射レンズ 5 の可動範囲を決定する可動範囲決定部である。

【 0 0 2 1 】

ズームレンズまたはシフトレンズが駆動された場合、ズームレンズまたはシフトレンズの可動範囲が変更される。このため M P U 3 2 は、ズーム / シフト操作ボタン 1 0 からの指令によりズームレンズまたはシフトレンズが駆動された場合、再度、レンズ駆動後のズームレンズまたはシフトレンズの可能範囲を算出して再設定する。

10

【 0 0 2 2 】

次に、図 3 を参照して、レンズ駆動制御部 9 によるレンズ可動範囲の決定方法について説明する。図 3 は、レンズ駆動制御部 9 によるレンズ可動範囲の決定方法を示すフローチャートである。図 3 の各ステップは、M P U 3 2 の指令に基づいて実行される。

【 0 0 2 3 】

まずステップ S 1 1 において、プロジェクタ 1 を起動する。続いてステップ S 1 2 において、エリアセンサ 8 により投射画像（投射画像領域の全体）を撮像し、投射可能領域検出部 3 1 は、エリアセンサ 8 により撮像された画像に基づいて投射先の環境（投射環境）を取得する。そして投射可能領域検出部 3 1 は、その投射環境を用いて、画像を投射可能な均一領域（画像投射可能領域）に関する情報、すなわち画像を投射可能な均一領域がどの程度あるかに関する情報を算出する。なお、ステップ S 1 2 において投射環境が暗い場合、エリアセンサ 8 の露出が最適になるように、プロジェクタ本体が白色画像を投射するように構成してもよい。

20

【 0 0 2 4 】

続いて、図 4 および図 5 を参照して、画像を投射可能な均一領域の検出方法について詳述する。図 4 は、画像投射可能領域の検出方法の説明図である。図 5 は、画像投射可能領域の検出方法を示すフローチャートである。

【 0 0 2 5 】

まず、図 5 のステップ S 1 2 0 において、画像入力処理部 3 0 は、エリアセンサ 8 で撮像して得られた画像をメモリに格納する。図 4 (a) は、画像入力処理部 3 0 のメモリに格納された画像の一例であり、投射先に窓や箱などの障害物が存在する場合を示している。続いてステップ S 1 2 1 において、投射可能領域検出部 3 1 は、画像入力処理部 3 0 のメモリに格納された画像において、所定の条件を満たす領域を検出する。本実施例において、所定の条件を満たす領域とは、連続して色度が所定の範囲内である領域であること、および、連続して輝度または色度の変化が所定の閾値よりも小さい領域であること、の少なくとも一方の条件を満たす領域（領域 5 0 ）である。

30

【 0 0 2 6 】

図 4 (b) は、画像入力処理部 3 0 のメモリに格納された画像のうち、所定の条件を満たす領域 5 0 を示している。領域 5 0 は、換言すると、障害物が存在せず投射に適しているフラットな領域である。本実施例において、投射可能領域検出部 3 1 は、輝度または色度の変化が所定量よりも少ないフラットな領域を領域 5 0 として検出（決定）するが、本実施例はこれに限定されるものではない。例えば、メモリに格納された画像においてエッジ部を検出し、検出されたエッジ部で囲まれた領域をフラットな領域として検出（決定）してもよい。

40

【 0 0 2 7 】

続いて図 5 のステップ S 1 2 2 において、M P U 3 2 は、領域 5 0 と、プロジェクタ本体が最大広角で投射可能な領域 5 1 との共通領域（領域 5 2 ）を算出する。図 4 (b) に示されているように、領域 5 0 の一部は領域 5 1 の範囲から外れている。領域 5 1 の範囲から外れた部分には画像を投射することができない。このため、M P U 3 2 は、領域 5 0 と領域 5 1 との共通領域を算出する。図 4 (c) は、領域 5 0 と領域 5 1 との共通領域（

50

領域 5 2) を示している。

【 0 0 2 8 】

続いて図 5 のステップ S 1 2 3 において、M P U 3 2 は、領域 5 2 の内部において最大限確保可能な長方形領域を算出する。図 4 (c) の領域 5 3 がその長方形領域である。本実施例では、ここで算出された長方形領域 (領域 5 3) が、画像を投射可能な均一領域 (画像投射可能領域) となる。

【 0 0 2 9 】

次に、図 3 のステップ S 1 3 において、M P U 3 2 は、領域 5 3 (画像投射可能領域) および現在のレンズシフト位置とズームレンズ位置 (投射環境) に基づいて、投射画像が領域 5 3 をはみ出さないように、ズームレンズとシフトレンズの可動範囲を決定する。

10

【 0 0 3 0 】

図 6 は、レンズ可動範囲の説明図であり、図 6 (a) はズームレンズの可動範囲、図 6 (b) はシフトレンズの可動範囲をそれぞれ示す。図 6 (a) において、領域 5 3 (画像投射可能領域) に対して、現在の投射画像サイズ (有効表示領域 5 4) をズームレンズで拡大した場合にはみ出さない限界値が、ズームレンズの可動範囲の広角側限界 (W I D E _ L I M I T E D) となる。また、図 6 (b) において、領域 5 3 (画像投射可能領域) に対して、現在の投射画像サイズ (有効表示領域 5 4) をレンズシフトで上下左右に移動させた場合にはみ出さない限界値が、シフトレンズの可動範囲の上下左右それぞれの限界となる。図 6 (b) において、上側限界、下側限界、左側限界、右側限界を、それぞれ、S H I F T - U _ L I M I T E D 、 S H I F T - D _ L I M I T E D 、 S H I F T - L _ L I M I T E D 、 S H I F T - R _ L I M I T E D と表している。各限界値の算出は、実際に投射やズームレンズの駆動を行うことなく、M P U 3 2 の演算により実行可能である。

20

【 0 0 3 1 】

続いて図 3 のステップ S 1 4 において、M P U 3 2 (分解能制御部) は、投射レンズ 5 の可動範囲に応じてシフトモータ 6 およびズームモータ 7 (駆動部) の駆動分解能を制御する。すなわち、M P U 3 2 は、ステップ S 1 3 で決定されたズームレンズおよびシフトレンズの可動範囲内でズームモータ 7 およびシフトモータ 6 の駆動ステップを正規化し、最小駆動ステップ (駆動分解能) を決定する。図 7 は、駆動ステップの正規化により、駆動部の駆動分解能が、制限された可動範囲において最適化されることを示す図である。図 7 (a) 、 (b) はズームレンズの駆動 (ズーム駆動) 、図 7 (c) 、 (d) はシフトレンズの駆動 (シフト駆動) について示している。

30

【 0 0 3 2 】

まず図 7 (a) 、 (b) を参照して、駆動分解能の改善について説明する。図 7 (a) に示されるように、可動範囲が制限されていない状態では、ズームレンズは最大可動範囲 (T E L E (M A X) ~ W I D E (M A X)) において動作可能である。ズームエンコーダ 1 1 の分解能を例えば 1 0 b i t とすると、0 ~ 1 0 2 3 の値 (範囲) がズームエンコーダ値として割り当てられる。ここで、W I D E ~ T E L E の範囲において 1 0 0 ステップで駆動する仕様の場合、最小駆動分解能 R e s _ m i n は、以下の式 (1) のように表される。

40

【 0 0 3 3 】

$$R e s _ m i n = 1 0 2 3 [\text{パルス}] / 1 0 0 [\text{Step}] = 1 0 . 2 [\text{パルス} / \text{Step}] \quad \dots (1)$$

式 (1) で表される最小駆動分解能 R e s _ m i n が、初期状態における駆動分解能である。

【 0 0 3 4 】

ステップ S 1 3 において、例えば、ズームレンズの可動範囲がズームエンコーダ値として 0 ~ 3 0 0 の範囲 (T E L E (M A X) ~ W I D E _ L I M I T E D) に制限されたとする。このとき、ズームレンズの駆動ステップを正規化しないと、以下の式 (2) のようになる。

50

【 0 0 3 5 】

$300 [\text{パルス}] / 10.2 [\text{パルス} / \text{Step}] = 29.4 [\text{Step}] \dots (2)$

このように、正規化を行わないと、TELE (MAX) ~ WIDE __ LIMITED の範囲において、約 29 ステップしか存在しないことになる。

【 0 0 3 6 】

一方、図 7 (b) に示されるように、ズームレンズの駆動ステップを正規化すると、最小駆動分解能 Res __ min (最小駆動ステップ) は、以下の式 (3) のように表される。

【 0 0 3 7 】

$\text{Res} _ \text{min} = 300 [\text{パルス}] / 100 [\text{Step}] = 3 [\text{パルス} / \text{Step}] \dots (3)$

このように、正規化を行うことにより、TELE (MAX) ~ WIDE __ LIMITED の範囲において、100 ステップを確保することができる。すなわち、駆動分解能が $100 / 29 = \text{約} 3.4$ 倍に向上する。

【 0 0 3 8 】

以上のとおり、MPU 32 (分解能制御部) は、投射レンズ 5 の可動範囲が第 1 可動範囲よりも狭い第 2 可動範囲である場合、駆動部の駆動分解能を、第 1 可動範囲に対する第 1 駆動分解能よりも高い (細かい) 第 2 駆動分解能になるように制御する。図 7 (c)、(d) は、シフト駆動に関して分解能の改善を示す図である。シフト駆動についてもズーム駆動と同様に駆動分解能を向上させることができるため、その説明は省略する。

【 0 0 3 9 】

続いて図 3 のステップ S 15 において、MPU 32 は、ステップ S 13 で決定されたズームレンズおよびシフトレンズの可動範囲、および、ステップ S 14 で決定された最小駆動ステップを、プロジェクタ 1 に設定する。

【 0 0 4 0 】

次に、ステップ S 16 において、MPU 32 は、シフトレンズを駆動したか否かを判定する。シフトレンズを駆動していない場合、ステップ S 17 に移行する。そしてステップ S 17 において、MPU 32 は、ズームレンズを駆動したか否かを判定する。シフトレンズおよびズームレンズのいずれも駆動していない場合、ステップ S 16、S 17 を繰り返す。

【 0 0 4 1 】

一方、ステップ S 16 にてシフトレンズを駆動し、または、ステップ S 17 にてズームレンズを駆動した場合、すなわちシフトレンズまたはズームレンズの位置が変化した場合、ステップ S 18 に移行する。ステップ S 18 において、シフトレンズまたはズームレンズの位置に従い、投射画像がケラレないように、すなわちレンズ位置の変化に応じた適切な範囲にレンズ可動範囲を制限するように、ズームレンズまたはシフトレンズの可動範囲を決定 (再設定) する。このように、駆動部が投射レンズ 5 を駆動した場合、または、投射環境が変化した場合、MPU 32 (可動範囲決定部) は、投射レンズ 5 の可動範囲を再設定する。

【 0 0 4 2 】

以上のようなレンズ可動範囲の決定方法により、常に投射画像においてケラレが発生しないように、ズーム位置やシフト位置が変化する毎に、レンズ可動範囲の再設定を行うことができる。同時に、設定された可動範囲において駆動ステップを正規化することにより、駆動分解能の最適化が可能となる。

【実施例 2】

【 0 0 4 3 】

次に、図 8 を参照して、本発明の実施例 2 におけるプロジェクタについて説明する。図 8 は、本実施例におけるプロジェクタ 20 のブロック図である。プロジェクタ 20 は、入力映像信号 (入力信号) に対して解像度変換処理を行い、その結果をパネル駆動回路 3 お

10

20

30

40

50

よびレンズ駆動制御部 23 に出力する解像度変換回路 21 を有する。解像度変換回路 21 は、解像度変換処理として、例えば入力映像信号の拡大または縮小（スケーリング設定）を行うスケーリング部として機能する。

【0044】

またプロジェクタ 20 は、入力映像信号の信号フォーマットを識別し、レンズ駆動制御部 23 に入力信号フォーマット情報を伝達する解像度判定回路 22 を有する。解像度判定回路 22 は、入力信号（入力映像信号）の解像度を判定する解像度判定部である。その他の構成は実施例 1 のプロジェクタ 1 と同様であるため、それらの説明は省略する。

【0045】

次に、図 9 を参照して、レンズ駆動制御部 23 の詳細について説明する。図 9 は、レンズ駆動制御部 23 のブロック図である。レンズ駆動制御部 23 の MPU 35 は、実施例 1 の MPU 32 と同様に、ズーム／シフト操作ボタン 10 の指令、投射可能領域検出部 31 からの情報、ズームエンコーダ 11 からのズーム位置情報、および、シフトエンコーダ 12 からのシフト位置情報を取得する。

10

【0046】

MPU 35 は、更に、解像度判定回路 22 からの入力信号解像度情報、および、解像度変換回路 21 からのスケーリング設定情報を取得し、これらの情報をも加味して、ズームレンズおよびシフトレンズの可動範囲を決定する。このように、本実施例の MPU 35 は、ズーム／シフト操作ボタン 10 の指令、投射可能領域検出部 31 からの情報、ズーム位置情報、シフト位置情報、入力信号解像度情報、および、スケーリング設定情報の 6 つの

20

【0047】

次に、図 10 を参照して、レンズ駆動制御部 23 によるレンズ可動範囲の決定方法について説明する。図 10 は、レンズ駆動制御部 23 によるレンズ可動範囲の決定方法を示すフローチャートである。図 10 の各ステップは、MPU 35 の指令に基づいて実行される。

【0048】

まずステップ S 21 において、プロジェクタ 20 が起動する。続いてステップ S 22 において、エリアセンサ 8 により投射画像（投射画像領域の全体）を撮像し、投射可能領域検出部 31 は、エリアセンサ 8 により撮像された画像に基づいて投射先の環境を取得する。そして投射可能領域検出部 31 は、その投射先の環境（投射環境）を用いて、画像を投射可能な均一領域（領域 53）に関する情報を算出する。なお領域 53 の算出方法は、図 3 のステップ S 120 ~ S 123、および、図 4 を参照して説明した実施例 1 と同様であるため、ここでの説明は省略する。

30

【0049】

続いてステップ S 23 において、MPU 35 は、解像度判定回路 22 からの入力信号解像度情報、および、解像度変換回路 21 からのスケーリング情報に基づいて、パネル 4 に実際に表示されている有効表示領域 54 を算出する。

【0050】

次に、図 11 を参照して、本実施例における有効表示領域 54 の算出方法について説明する。図 11 は、有効表示領域 54 の算出方法の説明図であり、スケーリング設定に関する各条件において実際にパネル 4 に表示される有効表示領域 54 を示している。図 11（a）は入力信号解像度「SXGA」でスケーリング設定「拡大縮小なし」の場合、図 11（b）は入力信号解像度「SXGA」でスケーリング設定「アスペクト保持で拡大」の場合を示している。また、図 11（c）は入力信号解像度「SXGA」でスケーリング設定「全体拡大」の場合、図 11（d）は入力信号解像度「UXGA」でスケーリング設定「拡大縮小なし」の場合を示している。

40

【0051】

図 11（a）～（d）に示されるように、実際にパネル 4 に表示されている有効表示領域 54 は、入力信号解像度およびスケーリング設定に応じて異なる。したがって、実際に

50

投射先にケラレないか否かを判定するには、有効表示領域 5 4 を基準にすればよい。

【 0 0 5 2 】

続いてステップ S 2 4 において、M P U 3 5 は、領域 5 3 (画像投射可能領域)、有効表示領域 5 4、および、現在のレンズシフト位置とズームレンズ位置に基づいて、投射画像が領域 5 3 をはみ出さないように、ズームレンズとシフトレンズの可動範囲を決定する。このときのレンズ可動範囲の決定方法は、図 6 を参照して説明した実施例 1 の決定方法と同様であるため、ここでの説明は省略する。

【 0 0 5 3 】

次に、ステップ S 2 5 において、M P U 3 5 は、ステップ S 2 4 で決定されたズームレンズおよびシフトレンズの可動範囲内で駆動ステップを正規化し、最小駆動ステップ (駆動分解能) を決定する (可動範囲に応じて駆動分解能を制御する)。すなわち、M P U 3 5 (分解能制御部) は、投射レンズ 5 の可動範囲が第 1 可動範囲よりも狭い第 2 可動範囲である場合、駆動部の駆動分解能を、第 1 可動範囲に対する第 1 駆動分解能よりも高い (細かい) 第 2 駆動分解能になるように制御する。本実施例の正規化方法は、図 7 を参照して説明した実施例 1 の正規化方法と同様であるため、ここでの詳細説明は省略する。

続いてステップ S 2 6 において、M P U 3 5 は、ステップ S 2 4 で決定されたズームレンズおよびシフトレンズの可動範囲、および、ステップ S 2 5 で決定された最小駆動ステップを、プロジェクタ 2 0 に設定する。

【 0 0 5 4 】

次に、ステップ S 2 7 において、M P U 3 5 は、シフトレンズを駆動したか否かを判定する。ステップ S 2 7 においてシフトレンズを駆動していないと判定された場合、ステップ S 2 8 に移行する。そしてステップ S 2 8 において、M P U 3 5 は、ズームレンズを駆動したか否かを判定する。ステップ S 2 8 においてズームレンズを駆動していないと判定された場合、ステップ S 2 9 に移行する。そしてステップ S 2 9 において、M P U 3 5 は、入力信号解像度またはスケーリング情報が変更されたか否かを判定する。ステップ S 2 9 において、入力信号解像度およびスケーリング設定情報のいずれも変更されていないと判定された場合、ステップ S 2 7 に戻る。

【 0 0 5 5 】

一方、ステップ S 2 7 にてシフトレンズを駆動した場合、ステップ S 2 8 にてズームレンズを駆動した場合、または、ステップ S 2 9 にて入力信号解像度またはスケーリング設定情報を変更した場合、ステップ S 3 0 に移行する。ステップ S 3 0 において、シフトレンズまたはズームレンズの位置に従い、投射画像がケラレないように、すなわちレンズ位置の変化に応じた適切な範囲にレンズ可動範囲を制限するように、ズームレンズまたはシフトレンズの可動範囲を決定 (再設定) する。このように、入力信号の解像度が変化した場合、または、入力信号の拡大または縮小に関する情報 (スケーリング設定情報) が変化した場合、M P U 3 5 (可動範囲決定部) は、投射レンズ 5 の可動範囲を再設定する。

【 0 0 5 6 】

以上のようなレンズ可動範囲の決定方法により、常に投射画像においてケラレが発生しないように、ズーム位置やシフト位置が変化する毎、または、入力信号解像度やスケーリング情報が変更する毎に、レンズ可動範囲の再設定を行うことができる。同時に、設定された可動範囲において駆動ステップを正規化することにより、駆動分解能の最適化が可能となる。

【 0 0 5 7 】

上記各実施例によれば、投射環境に応じて投射レンズの駆動分解能を適切に制御する投射型表示装置を提供することができる。

【 0 0 5 8 】

以上、本発明の好ましい実施形態について説明したが、本発明はこれらの実施形態に限定されず、その要旨の範囲内で種々の変形及び変更が可能である。

【 符号の説明 】

【 0 0 5 9 】

10

20

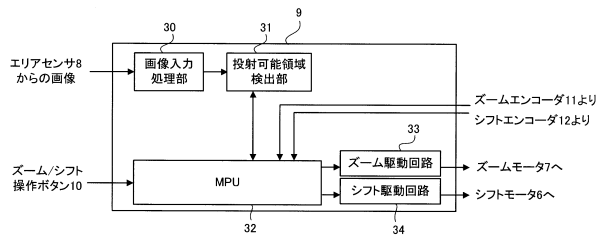
30

40

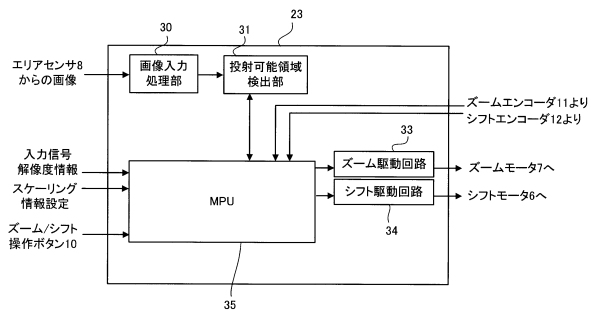
50

- 1、20：プロジェクタ
 5：投射レンズ
 6：シフトモータ
 7：ズームモータ
 8：エリアセンサ
 9、23：レンズ駆動制御部
 31：投射可能領域検出部
 32、35：MPU

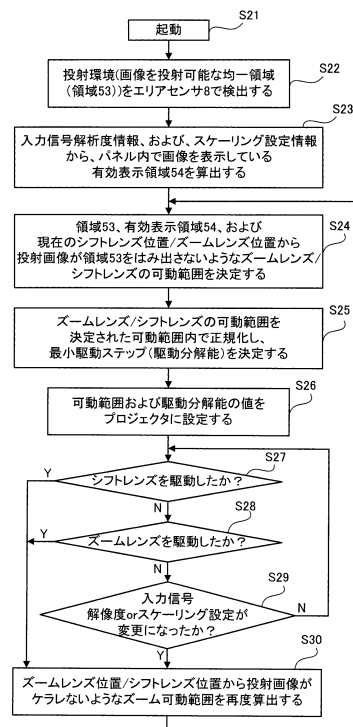
【図2】



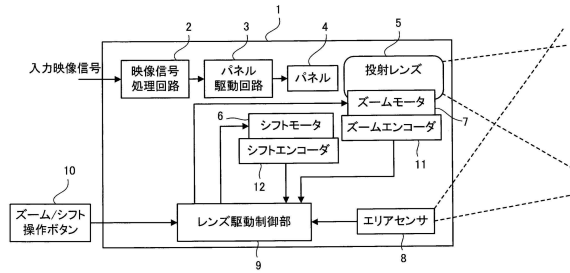
【図9】



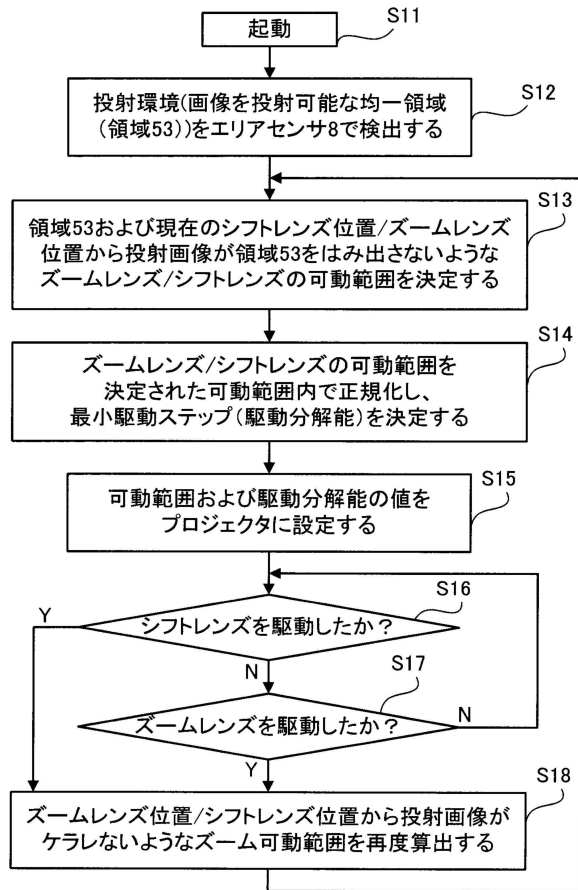
【図10】



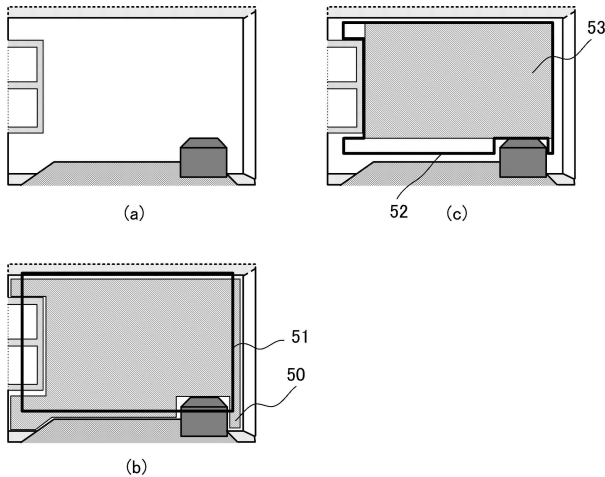
【図1】



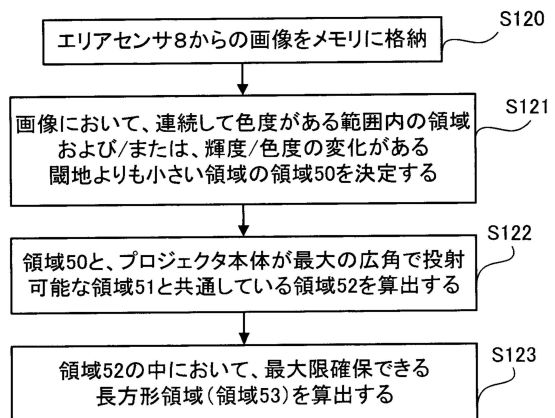
【図3】



【図4】



【図5】



【 図 6 】



(b)

【 図 7 】

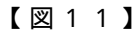


(b)

(c)

(d)

【 図 8 】



(b)

(c)

(d)

フロントページの続き

(51)Int.Cl.			F I		
H 0 4 N	5/74	(2006.01)	G 0 9 G	5/00	5 5 0 C
			G 0 9 G	5/00	5 2 0 V
			H 0 4 N	5/74	A

(56)参考文献 特開2006-201673(JP,A)
特開2011-215383(JP,A)
特開2011-043789(JP,A)
特開2007-323084(JP,A)
特開2011-027799(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

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