

【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24年2月2日 (2012.2.2)

【公開番号】特開2010-160174(P2010-160174A)

【公開日】平成22年7月22日 (2010.7.22)

【年通号数】公開・登録公報2010-029

【出願番号】特願2009-496(P2009-496)

【国際特許分類】

G 0 3 B 17/14 (2006.01)

G 0 3 B 5/00 (2006.01)

H 0 4 N 5/232 (2006.01)

H 0 4 N 5/225 (2006.01)

【F I】

G 0 3 B 17/14

G 0 3 B 5/00 F

H 0 4 N 5/232 Z

H 0 4 N 5/225 D

【手続補正書】

【提出日】平成23年12月12日 (2011.12.12)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 8】

カメラCPU102には、カメラ側バッテリー101から電源が供給されている。カメラCPU102は、カメラ本体100に設けられたカメラ側防振スイッチ103、不図示のリリーススイッチ、モードダイヤル、各種設定ボタン等のユーザインターフェイスから伝達されてくる様々なカメラ本体設定信号を把握したり、撮像素子シフト用VCM105、不図示の表示装置、シャッタ装置、クイックリターンミラー等の被駆動装置を駆動制御したり、レンズCPU201とデータ通信を行ったりしている。特にカメラCPU102は、カメラ側防振スイッチ103がONであることを認識すると、通常、撮像素子シフト用VCM105をVCM用ドライバ106で制御することにより撮像素子104を光軸に垂直な平面で駆動させて、カメラ本体100に設けられた不図示の手振れ検出手段により検出された手振れをキャンセルする。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 0】

図5を用いて補正レンズ群203が光軸に垂直な平面で駆動される原理について説明する。図5は補正レンズ群203を光軸に垂直な平面で駆動させる手振れ補正ユニット300を、光軸を含む平面から見た断面図である。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 3 1 】

手振れ補正ユニット 3 0 0 は大きく分けて可動側部材 3 1 0 と固定側部材 3 2 0 とからなる。可動側部材 3 1 0 は、補正レンズ群 3 1 1 (2 0 3 と同じ) とレンズ鏡枠 3 1 2 とマグネット 3 1 3 からなり、固定側部材 3 2 0 は、ベース 3 2 1 とコイル 3 2 2 とヨーク 3 2 3 からなる。また、可動側部材 3 1 0 は、固定側部材 3 2 0 に対して複数のボール 3 3 1 で支えられている。