

公告本

申請日期	85 年 5 月 25 日
案 號	85106239
類 別	Int. Cl. G09G 5/00, H04N 3/2, H04K 29/66

(以上各欄由本局填註)

A4
C4

311214

發明專利說明書

一、發明 名稱	中 文	電子機器的設定方法及設定裝置
	英 文	
二、發明 人	姓 名	(1) 對馬勝彦 (2) 宮本和佳 (3) 木原拓
	國 籍	(1) 日本 (2) 日本 (3) 日本
	住、居所	(1) 日本國東京都品川區北品川六丁目七番三五號 ソニー株式會社內
		(2) 日本國東京都品川區北品川六丁目七番三五號 ソニー株式會社內
三、申請人		(3) 日本國東京都品川區北品川六丁目七番三五號 ソニー株式會社內
	姓 名 (名稱)	(1) 蘇妮股份有限公司 ソニー株式會社
	國 籍	(1) 日本
	住、居所 (事務所)	(1) 日本國東京都品川區北品川六丁目七番三五號
	代 表 人 姓 名	(1) 出井伸之

裝 訂 線

經濟部中央標準局員工消費合作社印製

311214

申請日期	85 年 5 月 25 日
案 號	85106239
類 別	

A4

C4

(以上各欄由本局填註)

發明專利說明書

一、發明 名稱	中 文	
	英 文	
二、發明 創作人	姓 名	(1) 千葉佳男
	國 籍	(1) 日本 (1) 日本國東京都品川區北品川六丁目七番三五號 ソニー株式會社內
三、申請人	住、居所	
	姓 名 (名稱)	
	國 籍	
	住、居所 (事務所)	
	代 表 人 姓 名	

311214

(由本局填寫)

承辦人代碼：

大類：

IPC分類：

A6

B6

本案已向：

國(地區) 申請專利，申請日期：

案號：

，☐有 ☐無主張優先權

日本

1995 年 6 月 8 日 7-142222

☒無主張優先權

有關微生物已寄存於：

，寄存日期：

，寄存號碼：

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁各欄)

裝

訂

線

經濟部中央標準局員工消費合作社印製

四、中文發明摘要（發明之名稱：

電子機器的設定方法及設定裝置

本發明之電子機器的設定裝置係具備：「供以保持用來設定被控制裝置的參數之由：“參數變更改用開關畫像資料”和“設定狀態顯示用畫像資料”所組成的參數設定畫像資料之保持手段」；及「用以根據從這個保持手段讀出的“參數設定畫像資料”來顯示參數設定畫像之顯示手段」；及「用以變更“參數變更改用開關畫像”、“設定狀態顯示用畫像的顯示狀態”及“作為：設定對象之參數值”之輸入手段」；及「根據這個輸入手段的輸入資訊來分別變更顯示於上述顯示手段中的參數設定畫像內的“參數變更改用開關畫像”、“設定狀態顯示用畫像的顯示狀態”及“參數值”，並且將變更後的參數資料或者參數的變化量傳送到被控制裝置之控制手段。

英文發明摘要（發明之名稱：

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁各欄）

裝

訂

線

六、申請專利範圍

1. 一種將在控制裝置所指定的參數傳送到被控制裝置，以設定該被控制裝置的參數之電子機器的設定方法，係包括下列步驟：

供以顯示與上述被控制裝置的複數個可設定的參數相對應之參數設定畫像之“參數設定畫像顯示步驟”；及

當上述參數設定畫像被顯示出來時，判斷是否有輸入進來之“輸入判斷步驟”；及

當上述輸入判斷步驟中判斷出有輸入進來時，可改變與輸入資訊對應之上述參數設定畫像的對應部份之“參數設定畫像變更步驟”；及

對應於上述輸入資訊來設定參數的值之“參數設定步驟”；及

將上述參數設定步驟中所設定的參數資料或參數資料的變化量傳送到上述被控制裝置，以改變上述被控制裝置的參數的值之“控制步驟”。

2. 如申請專利範圍第1項之電子機器的設定方法，其中上述參數設定畫像係具有：因應上述輸入資訊而在於上述參數設定畫像上移動或發生變化之“參數變更改用開關畫像”及“設定狀態顯示用畫像”，或者兩者之其中一方；

上述參數設定畫像變更步驟係具有：因應上述輸入資訊而改變上述參數變更改用開關畫像的顯示狀態之“參數變更改用開關畫像的變更步驟”及因應上述輸入資訊而改變上述設定狀態顯示用畫像之“設定狀態顯示用畫像的變更步

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

水

六、申請專利範圍

驟”，或者兩者之其中一方步驟。

3. 如申請專利範圍第2項之電子機器的設定方法，其中上述參數設定步驟係包含：將所設定的一個或複數個參數當作檔案來予以保存之“檔案保存步驟”；

上述控制步驟係包含：將被當作檔案來保存的所有參數資料傳送到上述被控制裝置，以改變上述被控制裝置的參數的值之檔案控制步驟。

4. 如申請專利範圍第2項之電子機器的設定方法，其中上述控制步驟係包含：對於傳送到上述被控制裝置的參數資料，至少附加入：代表上述被控制裝置之被控制裝置辨識資料；代表用以變更上述參數的控制資料；代表上述參數之參數辨識資料之步驟。

5. 如申請專利範圍第4項之電子機器的設定方法，其中在於上述被控制裝置中的處理係包含：

接收來自上述控制裝置的傳送資料之收訊步驟；及

對於收訊到的資料進行轉換通訊協定之協定轉換步驟；及

依據已經實施過通訊轉換後的資料中的上述參數辨識資料，來辨識應予以變更的參數之參數辨識步驟；及

依據在於上述參數辨識步驟的辨識結果、和參數資料來改變自己的參數的値之參數變更步驟。

6. 如申請專利範圍第2項之電子機器的設定方法，其中係設有：用以轉換在於上述控制裝置和被控制裝置間的傳送格式之資料轉換裝置，

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

記

六、申請專利範圍

在於上述資料轉換裝置中的處理係包含：

接收來自上述控制裝置的傳送資料之收訊步驟；及

對於收訊到的資料進行轉換通訊協定之協定轉換步驟；及

將已經實施過通訊協定轉換後的資料傳送到到上述被控制裝置之傳送步驟。

7. 如申請專利範圍第2項之電子機器的設定方法，其中上述被控制裝置係由：具備所有的訊號處理功能之攝錄影機、或攝影機裝置以及控制裝置所組成的攝影機系統。

8. 一種將在控制裝置所指定的參數傳送到被控制裝置，以設定該被控制裝置的參數之電子機器的設定方法，在於上述控制裝置中的處理係包括下列步驟：

供以顯示與上述被控制裝置的複數個可設定的參數相對應之包含有：可因應輸入資訊而被改變顯示狀態之“參數變更改用開關畫像”及“設定狀態顯示用畫像”或上述兩種畫像內的其中一種之參數設定畫像之“參數設定畫像顯示步驟”；及

當上述參數設定畫像被顯示出來時，判斷是否有輸入進來之“輸入判斷步驟”；及

當上述輸入判斷步驟中判斷出有輸入進來時，可改變與輸入資訊對應之上述參數設定畫像內所包含之“參數變更改用開關畫像”及“設定狀態顯示用畫像”或上述兩種畫像內的其中任一種畫像之顯示狀態之“參數設定畫像顯示

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

號

六、申請專利範圍

步驟”；及

對應於上述輸入資訊來設定參數的值之“參數設定步驟”；及

將上述參數設定步驟中所設定的參數資料或參數資料的變化量傳送到上述被控制裝置，以改變上述被控制裝置的參數的值之“控制步驟”；

在於上述被控制裝置中的處理係包含：

依據上述控制裝置傳送來的參數資料來改變與之對應之自己的參數的值之參數變更步驟。

9. 如申請專利範圍第8項之電子機器的設定方法，其中上述參數設定步驟係包含：將所設定的一個或複數個參數當作檔案來予以保存之“檔案保存步驟”；

上述控制步驟係包含：將被當作檔案來保存的所有參數資料傳送到上述被控制裝置，以改變上述被控制裝置的參數的值之檔案控制步驟。

10. 如申請專利範圍第8項之電子機器的設定方法，其中上述控制步驟係包含：對於傳送到上述被控制裝置的參數資料，至少附加入：代表上述被控制裝置之被控制裝置辨識資料；代表用以變更上述參數的控制資料；代表上述參數之參數辨識資料之步驟。

11. 如申請專利範圍第8項之電子機器的設定方法，其中在於上述被控制裝置中的處理係包含：

接收來自上述控制裝置的傳送資料之收訊步驟；及

對於收訊到的資料進行轉換通訊協定之協定轉換步驟

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

號

六、申請專利範圍

；及

依據已經實施過通訊轉換後的資料中的上述參數辨識資料，來辨識應予以變更的參數之參數辨識步驟；及

依據在於上述參數辨識步驟的辨識結果、和參數資料來改變自己的參數的值之參數變更步驟。

12. 如申請專利範圍第8項之電子機器的設定方法，其中係更具備：用以轉換在於上述控制裝置和被控制裝置間的傳送格式之資料轉換步驟；而上述資料轉換步驟係包含：

接收來自上述控制裝置的傳送資料之收訊步驟；及

對於收訊到的資料進行轉換通訊協定之協定轉換步驟；及

將已經實施過通訊協定轉換後的資料傳送到到上述被控制裝置之傳送步驟。

13. 如申請專利範圍第8項之電子機器的設定方法，其中上述被控制裝置係由：具備所有的訊號處理功能之攝錄影機、或攝影機裝置以及控制裝置所組成的攝影機系統。

14. 一種電子機器的設定裝置係具備：

供以保持用來設定被控制裝置的參數之由：“參數變更改用開關畫像資料”和“設定狀態顯示用畫像資料”所組成的參數設定畫像資料之保持手段；及

用以根據從上述保持手段讀出的“參數設定畫像資料”來顯示參數設定畫像之顯示手段；及

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

六、申請專利範圍

用以改變上述“參數變更改用開關畫像”、“設定狀態顯示用畫像的顯示狀態”及“作為：設定對象之參數的值”之輸入手段；及

根據上述輸入手段的輸入資訊來分別改變顯示於上述顯示手段中的參數設定畫像內的上述“參數變更改用開關畫像”及“設定狀態顯示用畫像的顯示狀態”及上述“參數的值”，並且將變更後的參數資料或者參數的變化量傳送到被控制裝置之控制手段。

15. 如申請專利範圍第14項之電子機器的設定裝置，其中上述控制手段係具有：

用以依據來自上述輸入手段所輸入的資訊，來辨識正顯示於上述顯示手段的畫像上的指標的位置之“位置辨識手段”；及

用以依據從來自上述輸入手段所輸入的資訊來辨識輸入值之輸入值辨識手段的辨識結果、以及來自上述輸入手段所輸入的資訊來產生參數資料之“參數資料生成手段”。

16. 如申請專利範圍第15項之電子機器的設定裝置，其中上述控制手段係將所設定的一個或複數個參數當作檔案來保存，並將被當作檔案來保存的所有參數資料傳送到上述被控制裝置。

17. 如申請專利範圍第16項之電子機器的設定裝置，其中上述控制手段係對於傳送到上述被控制裝置的參數資料，至少附加入：代表上述被控制裝置之被控制裝置辨識

六、申請專利範圍

資料；代表用以變更上述參數的控制資料；代表上述參數之參數辨識資料。

18. 如申請專利範圍第17項之電子機器的設定裝置，其中上述被控制裝置係接收來自上述控制手段的傳送資料，將收訊到的資料進行轉換通訊協定，依據已經實施過通訊轉換後的資料中的上述參數辨識資料，來辨識應予以變更的參數之參數辨識，依據上述辨識結果、和參數資料來改變自己的參數的值。

19. 如申請專利範圍第16項之電子機器的設定裝置，其中係更具備：設於上述控制手段和上述被控制裝置之間，可對於來自上述控制手段的參數資料的通訊協定進行轉換，並將實施過通訊協定的資料傳送到到上述被控制裝置之資料轉換裝置。

20. 如申請專利範圍第14項之電子機器的設定裝置，其中上述被控制裝置係由：具備所有的訊號處理功能之攝錄影機、或攝影機裝置以及控制裝置所組成的攝影機系統。

21. 如申請專利範圍第20項之電之機器的設定裝置，其中上述控制裝置具有：可將來自上述攝錄影機或攝影或攝影機裝置或控制裝置的映像訊號予以顯示出來之顯示手段。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

五、發明說明(1)

【發明之技術背景】

本發明係有關：可非常地適用於例如：家庭用攝錄影機（含攝影機一體型 V T R）、專業用以及電視台用攝影機之類的電子機器之設定（Set up）方法及設定裝置。

就攝錄影機而言，係有許多必須設定的參數例如：白度、黑度、灰階係數（gamma）、knee特性（一種光電變換特性）、細緻度等。至於這些參數的設定方法，一般而言係有：藉由調整攝錄影機內部的設定量（volume）來進行設定之方法、利用設在攝錄影機上的增量按鈕或減量按鈕來設定其參數的增減量之方法。

然而，就攝錄影機之類的必須進行許多參數設定之電子機器而言，如果利用上述的方法來進行參數設定的話，就效率面來看，並非良策。再者，例如電視台所使用的電視攝影機等係必須對於所輸出的映像進行嚴格的條件設定，這種情況下，如果想要確認其所設定的參數是否可以符合所期待或所設定的條件的話，除了「對於基準畫像進行攝影，藉由觀察其畫像來進行判斷」之外，別無他法。因此，業者莫不期待能夠早日開發出可更有效率、更確實且正確地設定參數之設定方法。

【本發明之概論】

本發明係有鑑於這些點而開發完成者，本發明之目的係在於提供：可更有效率、更確實且正確地設定參數之「電子機器的設定方法及設定裝置」。

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

表

311214

A7

B7

五、發明說明(2)

爲了達成本發明之目的，本發明之電子機器的設定方法係由：供以顯示與被控制裝置的複數個可設定的參數相對應之參數設定畫像之“參數設定畫像顯示步驟”；及當上述參數設定畫像被顯示出來時，判斷是否有輸入進來之“輸入判斷步驟”；及當上述輸入判斷步驟中判斷出有輸入進來時，可改變與輸入資訊對應之上述參數設定畫像的對應部份之“參數設定畫像變更步驟”；及對應於上述輸入資訊來設定參數的值之“參數設定步驟”；及將上述參數設定步驟中所設定的參數資料或參數資料的變化量傳送到上述被控制裝置，以改變上述被控制裝置的參數的值之“控制步驟”所組成。

又，本發明之電子機器的設定裝置係具備：「供以保持用來設定被控制裝置的參數之由：“參數變更新開關畫像資料”和“設定狀態顯示用畫像資料”所組成的參數設定畫像資料之保持手段」；及「用以根據從上述保持手段讀出的“參數設定畫像資料”來顯示參數設定畫像之顯示

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(3)

【較佳實施例之詳細說明】

茲佐以第 1 圖～第 8 7 圖依序詳細說明本發明之電子機器的設定方法及該系統之一實施例。

關於本發明之電子機器的設定方法及該系統之一實施例的說明方式，係將下列所示的項目說明記載於各項目的前頭，並且依據下列所示的順序來說明各項目。

A · 說明電子機器的設定系統之構成及其動作（參照第 1 圖）

B · 說明電子機器的設定系統的動作（參照第 2 圖）

C · 說明攝影機設定系統的構成及其動作（參照第 3 圖）

D · 說明第 3 圖所示的電腦的構成（參照第 4 圖）

E · 說明第 4 圖所示的電腦之主常式所為的控制動作（參照第 5 圖）

F · 說明第 4 圖所示的電腦之作業系統的初期畫面（參照第 6 圖）

G · 說明第 4 圖所示的電腦之攝影機設定系統啟動時的連接構成視窗之一例（參照第 7 圖）

H · 說明攝影機設定系統的參數圖形視窗之一例（參照第 8 圖）

I · 說明攝影機設定系統的主選單的下拉式選單之一例（參照第 9 圖）

J · 說明攝影機設定系統的主選單的下拉式選單之一例（參照第 1 0 及第 1 1 圖）

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (4)

K · 說明攝影機設定系統的攝影機控制單元 (C C U) 用的下拉式選單之一例 (參照第 1 2 圖)

L · 說明攝影機設定系統的參數設定畫像的基本方式 (參照第 1 3 圖)

M · 說明攝影機設定系統所為的主要處理的動作 (參照第 1 4 ~ 1 6 圖)

N · 說明攝影機設定系統所為的設定處理的動作 (參照第 1 7 ~ 1 8 圖)

O · 說明攝影機設定系統的開關所為的變更處理之動作 (參照第 1 9 圖)

P · 說明攝影機設定系統的拉桿所為的變更處理之動作 (參照第 2 0 圖)

Q · 說明攝影機設定系統的數值所為的變更處理之動作 (參照第 2 1 圖)

R · 說明攝影機設定系統的波形所為的變更處理之動作 (參照第 2 2 圖)

S · 說明攝影機設定系統中所採用的傳送用資料的格式及各種檔案格式 (參照第 2 3 圖)

T · 說明第 3 圖所示的資料轉換器的構成 (參照第 2 4 圖)

U · 說明第 2 4 圖所示的資料轉換器的控制動作 (參照第 2 5 ~ 2 7 圖)

V · 說明第 3 圖所示的攝影機的映像系統的構成 (參照第 2 8 圖)

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(5)

W · 說明第 3 圖所示的攝影機的聲音系統的構成 (參照第 2 9 圖)

X · 說明攝影機設定系統中的參數設定畫像的顯示例 (第 3 0 ~ 8 7 圖)

【實施例】

A · 說明電子機器的設定系統之構成及其動作 (參照第 1 圖)

第 1 圖係供以說明本發明的概要之電子機器的設定系統之系統構成圖。

〔連接方式及其構成〕

第 1 圖所示的電子機器的設定系統係由：用以設定被控制裝置 1 3 的參數之控制裝置 1；及用以顯示在於設定被控制裝置 1 3 的參數時所用的參數設定畫像之顯示部 6；及用以保持上述參數設定畫像資料之外部記憶裝置 8；及用以對上述控制裝置 1 輸入供設定參數所需的資料之資料輸入部 1 0；及用以對上述控制裝置 1 指定在上述參數設定畫像上的指標位置之位置指定部 1 1；及用以將來自上述控制裝置 1 的參數資料的通訊協定轉換成被控制裝置 1 3 可收訊的通訊協定之協定轉換裝置 1 2；及根據經由這個協定轉換裝置 1 2 從控制裝置 1 傳送來的參數資料來自動設定自己的參數之被控制裝置所構成者。

此處，上述控制裝置 1 係由：用以將參數設定畫像顯

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(6)

示於顯示部 6 之參數設定畫像顯示部 2；及用以辨識來自資料輸入部 10 的輸入資料所示的輸入值之輸入值辨識部 4；及用以辨識來自上述位置指定部 11 的位置資料所代表之正顯示於上述顯示部 6 的顯示面上之在於上述參數設定畫像上的指標的位置之位置辨識部 3；根據來自上述資料輸入部 10 或上述位置指定部 11 的輸入資料，而產生或改變目前正顯示於上述顯示部 6 的顯示面上的參數設定畫像所示的參數資料之參數資料生成部 5 所組成。

又，上述參數設定畫像 7 係如第 1 圖的右側所示般，係由：參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7a、與參數變更新開關畫像群 7b 所組成。設定狀態顯示用畫像群 7a 係對應於被控制裝置 13 的參數之圖形（例如：表格、圖表等）畫像，而參數變更新開關畫像群 7b 則是視覺方式的開關畫像。

此處最重要的事係有兩種動作模式存在。其中一種模式係：當利用上述資料輸入部 10、上述位置指定部 11 來改變參數變更新開關畫像群 7b 的顯示狀態時，可令由參數的值、參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7a 的顯示狀態發生變化之模式。

亦即，係可根據上述資料輸入部 10 所輸入的資料，或者上述位置指定部 11 所輸入的位置資料，使得正顯示於上述顯示部 6 的顯示面上的參數變更新開關畫像群 7b 宛若真實的開關或拉桿受到操作人員所推動般地，產生與上述輸入資料或位置資料相對應的變化，並利用上述參數

五、發明說明(7)

資料生成部 5 來產生或者改變與之相對應的參數資料，同時使得上述參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7 a 的顯示狀態發生變化。

另一種模式係：當利用上述資料輸入部 1 0 或上述位置指定部 1 1 來改變由參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7 a 的顯示狀態時，可令參數的值、參數變更新開關畫像群 7 b 的顯示狀態發生變化之模式。

亦即，係可根據上述資料輸入部 1 0 所輸入的資料，或者上述位置指定部 1 1 所輸入的位置資料，使得正顯示於上述顯示部 6 的顯示面上的由參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7 a，對應於上述輸入資料、上述位置資料而產生變化，並利用上述參數資料生成部 5 來產生或者改變與之相對應的參數資料，同時使得上述設定狀態顯示用畫像群 7 a 的顯示狀態發生變化。亦即，上述資料輸入部 1 0 所輸入的資料、上述位置指定部 1 1 所輸入的位置資料係如圖所示般，可當作參數設定資訊來使用。

又，上述協定轉換裝置 1 2 係如圖中所示般，由虛線所表示。之所以利用虛線來表示的理由是因為：如果這種協定轉換裝置 1 2 所執行的協定轉換處理係由被控制裝置 1 3 本身來進行的話，便無須使用這個協定轉換裝置 1 2 之緣故。反過來說，也只有當被控制裝置 1 3 係屬於無法執行協定轉換處理的機器的時候，才需使用上述協定轉換裝置 1 2。

此外，為了說明上的方便，乃省略用以選擇參數之畫

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(8)

像資料的圖示。參數選擇畫像係供以選擇：到底要在被控制裝置 1 3 的許多參數之中，執行哪一種參數的設定？的畫像，係被保持於外部記憶裝置 8。

[動作]

如果被控制裝置 1 3 的參數被資料輸入部 1 0 或位置指定部 1 1 選擇的話，控制裝置 1 就將與該參數相對應的參數設定畫像資料 9，以圖中實線的箭頭 Y 1 所示般，從外部記憶裝置 8 讀出，並將所讀出的參數設定畫像資料 9 以圖中的實線箭頭 Y 2 所示般，供給到顯示部 6。顯示部 6 就將控制裝置 1 所供給的參數設定畫像資料 9 當作畫像顯示於顯示面上。

接下來，如圖中的實線箭頭 Y 3 所示般，如果有資料經由資料輸入部 1 0 輸入的話，輸入值辨識部 4 就進行辨識所輸入的資料的值，而且，如果有位置資料經由位置指定部 1 1 輸入的話，位置辨識部 3 就進行辨識與所輸入的位置資料相對應的在於上述參數設定畫像 7 上的指標的位置。

藉由上述位置辨識部 3 或輸入值辨識部 4 所進行的辨識工作，上述參數設定畫像顯示部 2 就隨時變更：顯示於顯示部 6 的顯示面上的參數設定畫像資料 9 所對應的資料，亦即，參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7 a 或參數變更改用開關畫像群 7 b 的資料，再將變更後的參數設定畫像資料 9 以圖中的實線箭頭 Y 2 所示般，供給到顯示部

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (9)

6。藉此，可改變正顯示於顯示部 6 的顯示面上的由參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7 a、參數變更改用開關畫像群 7 b 的顯示狀態。

另外，上述參數資料生成部 5 係根據上述位置辨識部 3、輸入值辨識部 4 的辨識結果，而產生或者變更參數資料，並將所產生或變更後的參數資料以圖中實線箭頭 Y 4 所示般地供給到協定轉換裝置 1 2。

協定轉換裝置 1 2 就將來自控制裝置 1 的參數資料轉換成被控制裝置 1 3 可以收訊之通訊協定。在於協定轉換裝置 1 2 中被進行通訊轉換後的參數資料係以圖中的實線箭頭 Y 5 所示方式，被供給到被控制裝置 1 3。被控制裝置 1 3 就使用由控制裝置 1 所供給且經由協定轉換裝置 1 2 來的參數資料，將其變更成相對應的自己的參數值。

B·電子機器的設定系統的動作（參照第 2 圖）

第 2 圖係供以說明第 1 圖所示的電子機器的設定系統的動作之流程圖。步驟 S a 1 ~ S a 8 係表示第 1 圖所示的控制裝置 1 中的處理過程；步驟 S b 1 ~ S b 1 1 係表示第 1 圖所示的協定轉換裝置 1 2 中的處理過程；步驟 S c 1 ~ S c 1 3 係表示第 1 圖所示的被控制裝置 1 3 中的處理過程。又，上述各步驟的圖號中的數字係採用對應其處理順序的方式，亦即，數目愈大的數字，表示愈後面的處理過程。

[控制裝置中的處理過程]

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (10)

步驟 S a 1 時，第 1 圖所示的參數設定畫像顯示部 2 係讀出被記憶於外部記憶裝置 8 中的參數選擇畫像資料，再將所讀出的參數畫像選擇資料供給到顯示部 6。藉此，顯示部 6 的顯示面上就可顯示出：供以選擇被控制裝置 1 3 的許多參數中的一個或複數個參數之參數選擇畫像。然後再移動到步驟 S a 2。

步驟 S a 2 時，第 1 圖所示的位置辨識部 3、輸入值辨識部 4 係進行辨識是否有經由資料輸入部 1 0、位置指定部 1 1 而輸入的參數設定資訊，如果是「Y E S」的話，便移動到步驟 S a 3。

步驟 S a 3 時，第 1 圖所示的參數設定畫像顯示部 2 就根據位置辨識部 3、輸入值辨識部 4 所辨識的結果，而從外部記憶裝置 8 讀出與所選擇的參數相對應的參數設定畫像資料 9，再將所讀出的參數設定畫像資料 9 供給到顯示部 6。顯示部 6 就將來自控制裝置 1 的參數設定畫像資料 9 當作畫像予以顯示於顯示面上。然後，移動到步驟 S a 4。

步驟 S a 4 時，第 1 圖所示的位置辨識部 3、輸入值辨識部 4 係進行辨識是否有經由資料輸入部 1 0、位置指定部 1 1 而輸入的參數設定資訊，如果是「Y E S」的話，便移動到步驟 S a 5。

步驟 S a 5 時，第 1 圖所示的參數資料生成部 5 就根據位置辨識部 3、輸入值辨識部 4 的辨識結果，產生或改變參數資料。然後，移動到步驟 S a 6。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (11)

步驟 S a 6 時，進行變更相對應的顯示部份之畫像，並於步驟 S a 7，進行傳送參數資料。

步驟 S a 8 時，第 1 圖所示的位置辨識部 3、輸入值辨識部 4 進行判斷是否表示：經由資料輸入部 10、位置指定部 11 所執行的參數設定資訊的輸入工作已經結束了，如果是「Y E S」的話，就結束。

[在於協定轉換裝置的處理過程]

步驟 S b 1 時，第 1 圖所示的協定轉換裝置 12 係進行判斷是否有來自控制裝置 1 的參數資料之發訊，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S b 9，如果是「N O」的話，就再度移動到步驟 S b 1。

步驟 S b 9 時，第 1 圖所示的協定轉換裝置 12 係接收從控制裝置 1 所發訊的參數資料。然後，移動到步驟 S b 10。先前已經說過，步驟號碼中的數字由“2”變更到“9”乃是表示其處理的順序之變更。係因為必須要在於控制裝置 1 的處理步驟 S a 7 的處理進行過後，才開始進行這個步驟 S b 9 的處理之緣故。

步驟 S b 10 時，第 1 圖所示的協定轉換裝置 12 係將步驟 S b 9 時所接收到的參數資料的通訊協定予以轉換。然後，移動到步驟 S b 11。

步驟 S b 11 時，第 1 圖所示的協定轉換裝置 12 係將已經過協定轉換處理後的參數資料傳送到被控制裝置 13。然後，再度移動到步驟 S b 1。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (12)

[在於被控制裝置的處理過程]

步驟 S c 1 時，第 1 圖所示的被控制裝置 1 3 係保持在待機狀態。然後，移動到步驟 S c 2。

步驟 S c 2 時，第 1 圖所示的被控制裝置 1 3 係進行判斷是否有來自第 1 圖所示的協定轉換裝置 1 2 的參數資料之發訊，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S c 1 2。

步驟 S c 1 2 時，第 1 圖所示的被控制裝置 1 3 係接收來自協定轉換裝置 1 2 的參數資料。然後，移動到步驟 S c 1 3。先前已經說過，步驟號碼中的數字由“2”變更到“1 2”乃是表示其處理的順序之變更。係因為必須要在協定轉換裝置 1 2 的處理步驟 S b 1 1 的處理進行過後，才開始進行這個步驟 S c 1 2 的處理之緣故。

步驟 S c 1 3 時，第 1 圖所示的被控制裝置 1 3 係根據收訊到的參數資料來改變其相對應的電路的參數的值。然後，再度移動到步驟 S c 1。

[從概要說明所導出的效果]

茲由上述說明可知，利用控制裝置 1 來設定被控制裝置 1 3 的參數之際，「想利用上述資料輸入部 1 0、上述位置指定部 1 1 來改變參數變更新開關畫像群 7 b 的顯示狀態時，可藉由：令參數的值、由參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7 a 的顯示狀態發生變化的模式」或者「

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (13)

想利用上述資料輸入部 1 0、位置指定部 1 1 來改變由參數設定所為之設定狀態顯示用畫像群 7 a 的顯示狀態時，可藉由：令參數的值、參數變更新開關畫像群 7 b 的顯示狀態發生變化的模式」，而作成能夠利用“圖形環境”來變更被控制裝置 1 3 的參數之故，可更為提高參數的設定環境，並且可防止參數的誤變更，再者也具有可執行確認被變更後的參數之效果。茲說明更具體的例子如下：

C．說明攝影機設定系統的構成及其動作（參照第 3 圖）

第 3 圖係將第 1 圖所示的電子機器的設定系統應用到攝影機設定系統的例子所示的系統構成圖。

〔連接方式及構成方式〕

第 3 圖所示的攝影機設定系統係由：供以顯示參數設定畫像 5 1 及監視用畫像 5 2 的顯示器 5 0；及電腦 1 0 0；及鍵盤 2 5 0；及指標裝置 3 0 0；及供以記憶上述參數設定畫像的資料、程式資料之磁碟機 3 5 0；及供以轉換從電腦 1 0 0 所發訊來的資料的協定之資料轉換器 4 0 0；及多數個控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．．1 2 0 0 - n（未圖示）以及可選擇地供給到分別連接於這些多數個控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．．1 2 0 0 - n 的攝影機 1 0 0 0 的系統控制器 1 1 0 0；及多數個控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．．1 2 0 0 - n 以及分別連接於這些多數個控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．．1 2 0 0 - n 的攝影機 1 0 0 0 所構成。但是，此處的攝影機 1 0 0 0

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

像

五、發明說明(14)

只顯示出一個而已。

而在於上述電腦 1 0 0 和上述磁碟機 3 5 0 之間；上述電腦 1 0 0 和上述資料轉換器 4 0 0 之間；上述電腦 1 0 0 和上述攝影機 1 0 0 0 之間；上述資料轉換器 4 0 0 和系統控制器 1 1 0 0 之間；上述系統控制器 1 1 0 0 和上述控制器 1 2 0 0 - 1 、 1 2 0 0 - n 之間；上述控制器 1 2 0 0 - 1 、 1 2 0 0 - n 和攝影機 1 0 0 0 之間，係分別利用纜線 C A 1 、 C A 2 、 C A 6 、 C A 3 、 C A 4 及 C A 5 來予以連接。

此處，上述參數設定畫像 5 1 係對應於第 1 圖所示的參數設定畫像 7 ；上述顯示器 5 0 係對應於第 1 圖所示的顯示部 6 ；上述電腦 1 0 0 係對應於第 1 圖所示的控制裝置 1 ；上述鍵盤 2 5 0 係對應於第 1 圖所示的資料輸入部 1 0 ；上述指標裝置 3 0 0 係對應於第 1 圖所示的位置指定部 1 1 ；上述磁碟機 3 5 0 係對應於第 1 圖所示的外部記憶裝置 8 ；上述資料轉換器 4 0 0 係對應於第 1 圖所示的協定轉換裝置 1 2 ；上述控制器 1 2 0 0 - 1 、 1 2 0 0 - n 和上述攝影機 1 0 0 0 係對應於第 1 圖所示的被控制裝置 1 3 。

此處，上述資料轉換器 4 0 0 係與第 1 圖所示的協定轉換裝置 1 2 同樣地，如果系統控制器 1 1 0 0 本身就具有協定轉換處理功能的時候，就無須另外設置。

又，上述控制器 1 2 0 0 - 1 、 1 2 0 0 - n 乃係一般所通稱的 C C U (Camera Control Unit; 攝影

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (15)

機控制單元)，係可控制攝影機 1 0 0 0 以及可對於攝影機 1 0 0 0 所攝得的映像、聲音訊號的一部份進行訊號處理。

因此，必須注意的是第 3 圖所示的控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．1 2 0 0 - n 以及攝影機 1 0 0 0 所組成的攝影機系統，並無法與一般家庭用的「攝錄一體式的攝錄影機 V T R」同樣地，以單體狀態來使用。因此，電視台等便基於這種理由將第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 稱之為 C H U (Camera Head Unit; 攝影鏡頭單元)。

第 3 圖中所顯示的例子，係採用由 C C U 和 C H U 所組成的攝影機系統來當作攝影機設定系統之一例。但是，這只是其中之一例，針對於可單體使用的“攝錄影機”而言，也是可以採用。在這種情況下，則無須使用第 3 圖所示的系統控制器 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．1 2 0 0 - n。

此外，上述指標裝置 3 0 0 例如係可採用：數位板、滑鼠、軌跡球、游標筆、搖桿等工具。

又，上述攝影機 1 0 0 0，其內部係具有：映像系統 5 0 0、聲音系統 6 0 0；外部係具有：L C D (Liquid Crystal Display) 7 0 0、操作鍵群 7 5 0、鏡頭部 8 0 0 及麥克風 8 5 0。

至於上述磁碟機 3 5 0，就目前狀況而言，基於存取速度方面之考量，以硬碟機為宜。當然也是可採用：以可進行記錄再生的光碟來作為媒體之存取速度較快的光碟機

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (16)

或者其他種類的磁碟機。

又，上述的監視用畫像 5 2 乃係指：將上述攝影機 1 0 0 0 所拍攝的影像訊號顯示在上述顯示器 5 0 的顯示面上者。

〔動作〕

一旦參數被人選擇之後，即可藉由電腦 1 0 0 的控制而將記憶在磁碟機 3 5 0 中的參數設定畫像資料讀出。從磁碟機 3 5 0 讀出的參數設定畫像資料係經由纜線 C A 1 和電腦 1 0 0 供給到顯示器 5 0，並當作參數設定畫像 5 1 顯示於顯示器 5 0 的顯示面上。

利用鍵盤 2 5 0 或指標裝置 3 0 0 的操作來指示參數設定畫像 5 1 上的參數之變更的話，電腦 1 0 0 將會根據鍵盤 2 5 0 或指標裝置 3 0 0 的操作資訊，來改變參數資料及參數設定畫像 5 1 所對應的地方之顯示狀態。

電腦 1 0 0 會將改變後的參數資料（絕對值資料）或者表示變化量的資料（相對值資料）經由纜線 C A 2，傳送到資料轉換器 4 0 0。被傳送到資料轉換器 4 0 0 的參數資料或者表示變化量的資料被實施協定轉換處理後，再被供給到系統控制器 1 1 0 0，再由這個系統控制器 1 1 0 0 予以供給到控制器 1 2 0 0 - 1、... 或 1 2 0 0 - n，或者攝影機 1 0 0 0。

至於系統控制器 1 1 0 0 要如何辨識：應發送參數資料的控制器 1 2 0 0 - 1、... 1 2 0 0 - n，將在於

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

像

五、發明說明 (17)

佐以第 2 3 圖所說明的資料傳送格式中予以詳細說明。此處，只是就系統的整體大概流程予以說明。

在於利用參數資料執行控制器 1 2 0 0 - 1 、 . . . 1 2 0 0 - n 、攝影機 1 0 0 0 的參數設定之期間，從攝影機 1 0 0 0 所輸出的映像訊號係被供給到電腦 1 0 0 。當然，也有可時候係將控制器 1 2 0 0 - 1 、 . . . 1 2 0 0 - n 所輸出的映像訊號供給到電腦 1 0 0 。

從攝影機 1 0 0 0 所輸出的映像訊號一旦被輸入到電腦 1 0 0 後，再被供給到顯示器 5 0 ，並當作監視用畫像顯示於顯示面上。

茲就第 3 圖所示的主要構成，針對於個別的內部構成和動作予以說明如下：

D . 說明第 3 圖所示的電腦的構成 (參照第 4 圖)

第 4 圖係顯示第 3 圖所示的電腦 1 0 0 的內部構成例的構成圖。

〔 連接方式及構成方式 〕

此圖中所示的電腦 1 0 0 係由： C P U 1 0 1 連接著由位址匯流排、資料匯流排和控制匯流排所組成的匯流排 1 0 2 ，且這個匯流排 1 0 2 係連接著輸出輸入埠 1 0 6 ，並且在於這個輸出輸入埠 1 0 6 連接：記憶著基本輸出輸入系統等的 R O M 1 0 3 ；工作用的 R A M 1 0 4 ；供保持顯示用的視訊畫像之 V R A M (視訊隨機存取記憶體) 1 0 5 ；磁碟機介面電路 1 0 8 和磁碟機 1 0 7 ； I C 卡

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (18)

片介面電路 1 1 0 和卡片插槽 1 0 9 ; 指標裝置介面電路 1 1 1 和連接於第 3 圖所示的指標裝置 3 0 0 之輸出輸入端子 1 1 2 ; 鍵盤介面電路 1 1 3 和連接於第 3 圖所示的鍵盤 2 5 0 的輸出輸入端子 1 1 4 ; 用以取代 C P U 1 0 1 來執行控制畫像顯示的畫像顯示用加速器 1 1 5 和連接於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的輸出輸入端子 1 1 6 ; 供以讀取映像訊號之視訊捕捉電路 1 1 7 和連接於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 或控制器 1 2 0 0 - 1 、 1 2 0 0 - n 的輸入端子 1 1 6 ; 通訊用的介面電路 1 1 9 和連接於第 3 圖所示的資料轉換器 4 0 0 的輸出輸入端子 1 2 0 ; S C S I (Small Computer System Interface) 介面電路 1 2 1 和連接於第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0 的輸出輸入端子 1 2 2 ; 音訊輸出輸入電路 1 2 3 和連接於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 或控制器 1 2 0 0 - 1 、 1 2 0 0 - n 的輸入端子 1 2 5 所構成的。又，上述音訊輸出輸入電路 1 2 3 係連接著揚聲器 1 2 4 。

此處，上述介面電路 1 1 9 係使用例如：R S - 2 3 2 C 介面、R S - 4 2 2 介面。而上述畫像顯示用加速器 1 1 5 係具有至少可在於第 3 圖所示的顯示器 5 0 上顯示出例如：1 2 8 0 × 1 0 2 4 d o t , 1 6 7 7 萬色的畫像之能力者。

一旦將電腦 1 0 0 的電源啟動的話，記憶於 R O M 1 0 3 的基本輸出輸入控制系統 (B I O S : Basic Inp-

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (19)

ut Output System) 1 2 6 就被 C P U 1 0 1 所讀出，接下來，從第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0 由 C P U 1 0 1 讀出操作系統的程式資料，然後再讀出驅動程式的程式資料。

然後，如果在於這個作業系統的顯示畫面上，被人選擇後述的攝影機設定系統的話，便從第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0 由 C P U 1 0 1 讀出攝影機設定系統的程式資料。圖中，以單點虛線所示的框內之方塊就是表示：藉由將上述基本輸出輸入控制系統、上述作業系統、上述驅動程式及上述攝影機設定系統常駐於上述 C P U 1 0 1 的主記憶體，而使得上述 C P U 1 0 1 所具有的功能者。

基本輸出輸入控制系統 1 2 6 係執行：接受及辨識來自第 3 圖所示的鍵盤 2 5 0 的輸入資料；接受及辨識來自第 3 圖所示的指標裝置 3 0 0 的位置資料；對於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示等基本的輸出輸入之控制。通常係當作轉換表而被記憶在 R O M 1 0 3 中，但是在本例中則採用：常駐於 C P U 1 0 1 的主記憶體上的方式。

I C 卡片驅動程式 1 2 7 係用來使得裝在卡片插槽 1 0 9 中的 I C 卡片可供電腦 1 0 0 所使用者。加速器驅動程式 1 2 8 係用來執行電腦 1 0 0 與畫像顯示用加速器 1 1 5 間的資料之傳輸者。視訊捕捉驅動程式 1 3 0 係用來執行視訊捕捉電路 1 1 7 與電腦 1 0 0 間的資料之傳輸者。音訊驅動程式 1 3 1 係用來執行音訊輸出輸入電路 1 2 3 與電腦 1 0 0 間的資料之傳輸者。

作業系統 1 2 9 係除了可執行檔案資料的管理、磁碟

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (20)

機 3 5 0 的控制等工作之外，最好是以可達成圖形化的使用者介面之作業系統為佳。例如：微軟公司所提供的 M S - W I N D O W S 、蘋果電腦公司所提供的 S Y S T E M 7 . 5 、 I B M 公司所提供的 O S / 2 等。或者，在於不具有圖形化的使用者介面之作業系統中，可藉由上述攝影機設定系統來達成“圖形化的使用者介面”之作業系統也可以。

指示解析手段 1 3 2 、命令解析手段 1 3 3 、顯示控制手段 1 3 4 、參數控制手段 1 3 8 、命令發行手段 1 3 9 及檔案管理手段 1 4 0 係攝影機設定系統所具有的手段。

指示解析手段 1 3 2 係具有：根據來自指標裝置介面電路 1 1 1 、鍵盤介面電路 1 1 3 的輸入資料來解析指示內容的功能。

命令解析手段 1 3 3 係具有：解析來自介面電路 1 1 9 的輸入資料中的命令的內容之功能。

顯示控制手段 1 3 4 係具有：根據上述指示解析手段 1 3 2 中所解析後的指示內容來變更 V R A M 1 0 5 的內容之功能。

參數控制手段 1 3 8 係具有：根據上述指示解析手段 1 3 2 中所解析後的指示內容來變更參數資料的功能。

命令發行手段 1 3 9 係具有：除了可將參數資料或者表示變化量的資料等經由上述介面電路 1 1 9 和輸出輸入端子 1 2 0 而傳輸到第 3 圖所示的控制器 1 2 0 0 - 1 、

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (21)

．．．．1 2 0 0 - n、攝影機 1 0 0 的功能之外，亦可發行命令。

檔案管理手段 1 4 0 係具有：針對於第 3 圖所示的每一個控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．1 2 0 0 - n、攝影機 1 0 0，將這些參數資料當成檔案加以保持和管理之功能。

運算手段 1 4 1 係具有：根據上述指示解析手段中所解析過的指示內容而執行變更參數資料時或變更顯示內容時所需的運算等之功能。

至於動作方面的說明，則佐以第 6 圖～第 2 3 圖詳細地予以說明。

E．說明第 4 圖所示的電腦之主常式所為之控制動作（參照第 5 圖）

第 5 圖係供以說明第 4 圖所示的電腦之主常式所為之控制動作之流程圖。該控制動作係從對於第 4 圖所示的電腦 1 0 0 切入電源而開始進行的。

步驟 S 1 0 1 時，係讀出第 4 圖所示的 R O M 1 0 3 中所記憶的初期啟動用程式，根據這個程式，C P U 1 0 1 便檢查其所連接的機器。然後，移動到步驟 S 1 0 2。

步驟 S 1 0 2 時，第 4 圖所示的 C P U 1 0 1 係執行 R A M 1 0 4、V R A M 1 0 5 的初期化。然後，移動到步驟 S 1 0 3。

步驟 S 1 0 3 時，第 4 圖所示的基本輸出輸入系統

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

象

五、發明說明 (22)

1 2 6 被啟動。然後，移動到步驟 S 1 0 4。

步驟 S 1 0 4 時，第 4 圖所示的基本輸出輸入系統 1 2 6 乃藉由讀出被記憶於第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0 中的作業系統 1 2 9 的程式資料，而啟動作業系統 1 2 9。然後，移動到步驟 S 1 0 5。

步驟 S 1 0 5 時，第 4 圖所示的作業系統 1 2 9 乃藉由讀出：記憶於第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0 中的 I C 卡片驅動程式 1 2 7、加速器驅動程式 1 2 8、視訊捕捉驅動程式 1 3 0 及音訊驅動程式 1 3 1 的程式資料，而啟動各驅動程式 1 2 7、1 2 8、1 3 0 及 1 3 1。然後，移動到步驟 S 1 0 6。

步驟 S 1 0 6 時，第 4 圖所示的作業系統 1 2 9 就執行確認攝影機設定系統。然後，移動到步驟 S 1 0 7。此處所稱的「確認」係指：從作業系統 1 2 9 所具有的檔案來讀取與登錄於作業系統 1 2 9 中的程式資料相關的資訊之意。例如：確認攝影機設定系統是否係被登錄成“啟動程式 (s t a r t - u p) ”、或者“攝影機設定系統的圖形 (i c o n) ”等。

步驟 S 1 0 7 時，第 4 圖所示的作業系統 1 2 9 係將作業系統 1 2 9 的畫像資料寫入 V R A M 1 0 5。被寫入到 V R A M 1 0 5 中的作業系統 1 2 9 的畫像資料係經由畫像顯示用加速器 1 1 5 及輸出端子 1 1 6 而被供給到第 3 圖所示的顯示器 5 0。然後，移動到步驟 S 1 0 8。如果攝影機設定系統係已經被登錄在作業系統 1 2 9 中的話

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (23)

，則將會顯示出代表攝影機設定系統的圖形 (i c o n) 。

步驟 S 1 0 8 時，第 4 圖所示的作業系統 1 2 9 係進行判斷是否攝影機設定系統有被人選擇，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 5 0，如果是「N O」的話，就移動到步驟 S 1 0 9。

此處所稱的「選擇」係指：顯示在於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上的上述作業系統 1 2 9 的畫像上攝影機設定系統的圖形的位置上，有上述指標裝置 3 0 0 的指標畫像重疊在一起，然後，該指標裝置 3 0 0 又受到操作人員進行“雙按(Double-Click)”之意。又，此處所稱的“雙按”係指指標裝置 3 0 0 的按鍵被連續按壓兩次之意。

步驟 S 1 5 0 時，係執行攝影機設定系統所為之處理。然後，移動到步驟 S 1 0 9。

步驟 S 1 0 9 時，第 4 圖所示的作業系統 1 2 9 係進行判斷攝影機設定系統的設定程式是否已經結束，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 0 0，如果是「N O」的話，就再度移動到步驟 S 1 5 0。

步驟 S 1 1 0 時，第 4 圖所示的作業系統 1 2 9 係進行判斷是否已經結束，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 1 1，如果是「N O」的話，就再度移動到步驟 S 1 0 7。

步驟 S 1 1 1 時，第 4 圖所示的作業系統 1 2 9 係藉

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (24)

由解除在於 C P U 1 0 1 的主記憶體上的常駐狀態，而結束作業系統 1 2 9。

F · 說明第 4 圖所示的電腦之作業系統的初期畫面（參照第 6 圖）

第 6 圖 A 係供以說明上述作業系統 1 2 9 的最上階層的視窗畫像 W a 之說明圖；第 6 圖 B 係供以說明攝影機設定系統的啟動方法之說明圖。

第 6 圖 A 中，最上階層的視窗畫像 W a 係由：用以顯示系統之下拉選單的“按鈕畫像 C B”；用以將視窗畫像 W a 予以圖形化之“按鈕畫像 I B”；用以將視窗畫像 W a 予以最大化之“按鈕畫像 E B”；供以對作業系統 1 2 9 執行各種指示的“選單列 M B a”以及攝影機設定系統的圖形 I C a 等幾個圖形的畫像所組成。

此處，上述選單列 M B a 中的各選單內容之「圖形（i c o n）」、「選項（o p t i o n）」、「視窗（w i n d o w）」、「說明（h e l p）」等各種文字畫像，當被選擇時，乃是以「下拉式選單」形式來顯示相關的命令者。至於其選擇的方法係除了：當按下如第 3 圖所示的鍵盤 2 5 0 的特定鍵後，使用鍵盤上的游標移動鍵來進行選擇的方法之外；也有：藉移動指標裝置 3 0 0 來將指標 P o 對準上述文字內的所期文字位置之後，將指標裝置 3 0 0 的按鍵「單按（o n e c l i c k）」一下，藉以選擇被顯示出來的下拉式選單中的所期命令之方法。

以下，針對於附註在「視窗」的圖號之中的「英文小

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

像

五、發明說明 (25)

寫文字」，a 代表最上層，其下面則依 b、c、d、... 的順序逐漸趨於下層。又，「視窗畫像」中必定含有上述按鈕畫像「CB」、「IB」與「EB」，因此往後的說明當中，將僅標註該圖號，而省略其說明。

在第 6 圖所示的視窗畫像 W a 上，係利用指標裝置 3 0 0 來移動指標 P o，將指標 P o 與附註有「設定攝影機」之文字的圖形 I C a 重疊，然後，將指標裝置 3 0 0 的按鍵「單按 (o n e c l i c k)」一下，藉以在於顯示器 5 0 上顯示出如第 6 圖 B 所示的往下一層的視窗畫像 W b。然後，在於第 6 圖 B 所示的視窗畫像 W b 上，利用指標裝置 3 0 0 移動指標 P o，將指標 P o 與附註有「設定攝影機」之文字的圖形 I C a 重疊，然後，將指標裝置 3 0 0 的按鍵「雙按 (d o u b l e c l i c k)」一下，即可執行攝影機設定系統。

G·說明第 4 圖所示的電腦之攝影機設定系統啓動時的連接構成視窗之一例 (參照第 7 圖)

第 7 圖係顯示用以說明攝影機設定系統啓動時的連接構成視窗之一例的說明圖。

第 7 圖係顯示用以說明攝影機設定系統啓動時的連接構成視窗之一例的說明圖，顯示於第 7 圖的視窗畫像 W c 乃係根據「由攝影機設定系統最後被啓動時所生成的連接構成的資訊所組成的檔案」之被讀入作業系統後而顯示出來的。

如第 7 圖所示，此一視窗畫像 W c 係具有：攝影機的

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (26)

圖形畫像 C a 1 ~ C a 6 ; 及分別連接於這些攝影機的圖形畫像 C a 1 ~ C a 6 的 C C U 的圖形畫像 C u 1 ~ C u 6 ; 及連接於這些 C C U 的圖形畫像 C u 1 ~ C u 6 的 C N U (C a m e r a N e t w o r k U n i t : 攝影機網路單元) 的圖形畫像 C n 1 ; 及 V C S (V i e d o C a m e r a S e l e c t o r : 錄影用攝影機選擇器) 的圖形畫像 V c 1 ; 及顯示出「 F I L E (檔案) 」, 「 E D I T (編輯) 」, 「 S E T U P (設定) 」及「 H E L P (說明) 」等文字的選單列 M B c 。

這個視窗畫像 W c 係顯示出其所進行設定的對象之攝影機系統係由 : 6 台攝影機、及分別連接於這 6 台攝影機的 6 台 C C U ; 及連接這 6 台 C C U 的 C N U ; 及連接這個 C N U 的 V C S 所構成之攝影機系統。這種連接狀態係當攝影機設定系統啟動時, 由攝影機設定系統來進行確認的, 關於這一點, 容後詳述。而被當作「參數」的設定對象者, 乃係攝影機的圖形畫像 C a 1 ~ C a 6 以及 C C U 的圖形畫像 C u 1 ~ C u 6 中的一個。

當欲設定所期的攝影機或 C C U 的參數時, 藉由操作指標裝置 3 0 0 將上述指標 P o 與想要設定參數的攝影機畫像 C a 1 ~ C a 6 或者 C C U 的圖形畫像 C u 1 ~ C u 6 重疊, 然後, 將指標裝置 3 0 0 的按鍵「單按 (o n - e c l i c k) 」一下即可。藉單按指標裝置 3 0 0 的按鍵而選擇的攝影機畫像 C a 1 ~ C a 6 或者 C C U 的圖形畫像 C u 1 ~ C u 6 , 例如 : 係被附加上顏

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (27)

色以變成表示「正被人所選擇的顯示狀態」。第 7 圖中係顯示攝影機的圖形畫像 C a 4 正被人所選擇。

又，C N U 係對應於第 3 圖所示的系統控制器 1 1 0 0。而 V C S 則是用來將經由 C N U 供給來的 6 個系統的映像訊號予以選擇性地輸出者。

H．說明攝影機設定系統的參數圖形視窗之一例（參照第 8 圖）

第 8 圖係用以顯示：在於第 7 圖所示的連接構成的視窗 W c 上，攝影機畫像 C a 1 ~ C a 6 被指標裝置 3 0 0 的按鍵執行單按動作加以選擇之後，又再度被指標裝置 3 0 0 的按鍵執行單按動作時，或者當指標 P o 與攝影機畫像 C a 1 ~ C a 6 呈重疊狀態下，指標裝置 3 0 0 的按鍵執行雙按動作時，所顯示出來的視窗畫像 W d 的說明圖。

在這個視窗畫像 W d 係將攝影機的參數之中能夠進行設定的參數都當作圖形畫像加以顯示出來。各圖形畫像所表示的參數之設定處理係利用指標裝置 3 0 0 的操作，將指標 P o 與各圖形畫像重疊之後，將指標裝置 3 0 0 的按鍵進行雙按操作，就可以開始執行。

以下，說明各圖形畫像所代表的參數。

* S h u t t e r （快門）

此參數係用來調整：電子快門的快門速度。至於其調整模式係有：階段式切換的快門模式；以及用來調整垂直解像度的模式中的調整模式。

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (28)

* F i l t e r (濾色鏡)

此參數係爲了要獲得因應於不同的照明色溫和明度之適正的景深，用來將ND濾色鏡、CC濾色鏡調整爲適切的濾光片。

* B a r s / T e s t (色柱 / 測試)

此參數係用來設定由攝影機所輸出的測試訊號、彩色色柱。

* A u t o S e t u p (自動設定)

此參數用以控制成：可自動地調整「白平衡」、「黑平衡」、「白遮光」、「黑遮光」、「整體黑度」、「灰階值」、「K n e e 值」等。

* I r i s (光圈)

此參數係用以調整：鏡頭的光圈位置（光圈值）。

* M B l a c k (整體黑度)

此參數用以調整：映像輸出訊號的黑度。

* M G a i n (整體增益)

此參數係用以對應於被攝體的照度而調整映像輸出的整體增益。

* K n e e S A T (K n e e 飽和度)

此參數係用以壓縮控制映像訊號中的亮度成份的強度。

* M V M O D (整體垂直調變)

此參數係用以調整：因原色訊號的同步調整所產生的垂直方向調變遮光。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (29)

* K n e e (K n e e 值)

此參數係用以壓縮控制：當攝影機的輸入訊號的強度超過一定值時的輸入訊號之高料度部份的強度。

* W C l i p (白度限制器)

此參數係用以調整：對於映像訊號的白度的峰值強度的限制。

* D e t a i l L e v e l (細緻度)

此參數係用以調整：供加強映像訊號的輪廓之補正訊號的補正量。

* H / V H / L R a t i o (H / L 比)

此參數係用以調整水平及垂直方向的細緻度比、以及調整細緻度的強波頻率。

* r M i x R a t i o (r 混合比)

此參數係用以調整：供以加強輪廓用的補正訊號之灰階補正前與灰階補正後的混合比。

* R / G / B M i x R a t i o (R / G / B 混合比)

此參數係用以調整：供產生用來加強輪廓的補正訊號之原本的訊號的混合比。

* S l i m D e t a i l (細長細緻度)

此參數係用以調整：供加強輪廓所用的補正訊號所為之輪廓的粗細。

* S l a n t D e t a i l (傾斜細緻度)

此參數係用以調整：供加強輪廓所用的補正訊號所為

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (30)

之斜方向的輪廓。

* H L i m i t t e r (H (水平) 限制器)

此參數係用以調整：用以針對於供加強水平方向的輪廓的補正訊號，可抑制其對於映像訊號的白側及黑側強度之限制器所產生的強度值。

* V L i m i t t e r (V (垂直) 限制器)

此參數係用以調整：用以針對於供加強垂直方向的輪廓的補正訊號，可抑制其對於映像訊號的白側及黑側強度之限制器所產生的強度值。

* K n e e A p t (K n e e 口徑)

此參數係用以調整：對於當輸入訊號的強度超過一定值時，超過供以壓縮控制輸入訊號的高亮度部份的強度以上的強度之映像訊號之供加強輪廓之補正訊號所為之補正量。

* L e v e l D e p (依存強度)

此參數係用以調整：供以對於超過 K n e e 點以上的訊號加強輪廓用的補正訊號之強度。

* C r i s p e n i n g (緊縮化)

此參數係用以調整：供以除去映像訊號的雜訊部份的輪廓之加強輪廓用的補正訊號的強度。

* D e t a i l A r e a (細緻化區域)

此參數係用以調整：在於由用以加強輪廓的補正訊號所補正的畫面上的範圍及其增益。

* S k i n T o n e (膚色)

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (31)

此參數係用以調整：用以加強映像訊號的特定色相、彩度之被攝體的輪廓的補正訊號的強度。

* B l a c k (黑 度)

此參數係用以調整：原色訊號間的黑度，以資決定出原色訊號的各頻道間的黑平衡。

* W h i t e (白 度)

此參數係用以調整：原色訊號間的白度，以資決定出原色訊號的各頻道間的白平衡。

* B l a c k s e t (設 定 黑 度)

此參數係用以調整使得：作為原色訊號的各頻道的基準之黑度保持一定。

* F l a r e (光 斑)

此參數係用以調整：原色訊號的各頻道的光斑平衡。

* B S H H (黑 遮 光 H)

此參數係用以調整：對於原色訊號的各頻道所執行的水平方向的黑遮光。

* B S H V (黑 遮 光 V)

此參數係用以調整：對於原色訊號的各頻道所執行的垂直方向的黑遮光。

* W S H H (白 遮 光 H)

此參數係用以調整：對於原色訊號的各頻道所執行的水平方向的白遮光。

* W S H V (白 遮 光 V)

此參數係用以調整：對於原色訊號的各頻道所執行的

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (32)

垂直方向的白遮光。

* V M O D S H (V 調變遮光)

此參數係用以調整：對於原色訊號的各頻道所執行的垂直方向的調變遮光。

* M a t r i x (矩陣)

此參數係用來補正：原色訊號的基本色以資獲得最佳色調之調整用的參數。

* G a m m a (灰階係數)

此參數係用來補正：電視機的映像管所具有的當從電轉換成光時的非線性特性之灰階補正之調整用的參數。

* B l a c k G a m m a (黑度灰階係數)

此參數係用來提高：黑度的附近之灰階特性之黑度灰階係數調整用的參數。

* T r a n s m i t (傳輸)

此參數係用來選擇：攝影機與 C C U 之間的傳輸方式之選擇用的參數。

* M i c / L i n e (麥克風 / 音源線)

此參數係用來選擇：到底是從麥克風還是從音源線來對於攝影機輸入聲音訊號。

* M a t r i x M i x (矩陣混合)

此參數係用來設定：從外部輸入到攝影機的外部聲音訊號的混合訊號之設定值及混合比。

* M a t r i x O u t p u t (矩陣輸出)

此參數係用來調整：上述攝影機中的節目訊號的選擇

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (33)

以及外部聲音訊號的輸出強度。* I n c o m (外部輸入之聲音源) 此參數係用來設定：從外部輸入到攝影機的外部聲音訊號。

* T r a c k e r (循軌器)

此參數係用來設定：從外部輸入到攝影機的外部聲音訊號。

* E x t C o m m a n d (外部命令)

此參數係用來設定：對於從外部供給到攝影機的命令的應答之 o n / o f f 。

I . 說明攝影機設定系統的主選單的下拉式選單之一例 (請參照第 9 圖)

第 9 圖係顯示將指標 P o 與第 7 圖所示的視窗畫像 W c 、第 8 圖所示的視窗畫像 W d 上的選單列 M B c 、M B d 上的「 F I L E 」、「 E D I T 」、「 S E T U P 」、「 H E L P 」重疊後，再單按一下指標裝置的按鍵時，所顯示出來的下拉式選單之例的說明圖。

第 9 圖 A 係當選擇了「 F I L E 」時所顯示出來下拉式選單，如此圖所示，當選擇了「 F I L E 」時的可供選擇的命令如下：

* U p l o a d (上載)

此一命令係用以從所連接的攝影機、C C U 來讀取所有的參數。

* D o w n l o a d (下載)

此一命令係用以對於所連接的攝影機、C C U 設定所

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明 (34)

有的參數。

* L o a d (載入)

8 此一命令係用以從：設置於第4圖所示的軟碟機107中的磁片、第3圖所示的磁碟機350、或設置於第4圖所示的卡片插槽109內的IC卡片來讀入被當成檔案記錄起來的所有參數資料。

* S a v e (儲存)

此一命令係用以將參數當作檔案儲存於：設置於第4圖所示的軟碟機107中的磁片、第3圖所示的磁碟機350、或設置於第4圖所示的卡片插槽109內的IC卡片。

* S a v e A s (另存新檔)

此一命令係用以將所讀入的檔案，儲存成別的檔名。

* P a g e s e t u p (頁數設定)

此一命令係用以設定頁數。

* P r i n t (印刷)

此一命令係供指示以印表機來印刷檔案資料等。

* E x i t (解除)

此一命令係用以解除此一下拉式選單的選擇模式。以上的命令，乃是將指標Po重疊於上述命令的文字，然後單按一下指標裝置300的按鍵就可進行選擇。關於下拉式選單，全部都利用這種方法來進行命令或項目或參數之選擇。

第9圖B係當選擇了「E d i t」時所顯示出來下拉

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (35)

式選單，如此圖所示，當選擇了「E d i t」時的可供選擇的命令如下：

* U n d o (復原)

此一命令係復原到前一個命令所執行處理後的狀態。

* C u t (剪下)

此一命令係用以剪下所指定的區域的畫像資料。

* C o p y (複製)

此一命令係用以複製所指定的資料或畫像資料。

* P a s t e (貼上)

此一命令係用以將所指定的資料或畫像資料插入於所期的位置。

第 9 圖 C 係當選擇了「S e t u p」時所顯示出來下拉式選單，如此圖 8 所示，當選擇了「S e t u p」時的可供選擇的命令如下：

* U S E R D e f i n e d 1 ~ 4 (使用者自行定義 1 ~ 4)

此一命令係用以叫出由使用者所設定在視窗內的控制用命令，且利用所叫出來的命令來執行處理。

* O p e r a t i o n S t a t u s (操作狀態)

* V i d e o L e v e l (視訊訊號強度)

* C o l o r (色彩)

* D e t a i l (細緻度)

* A u d i o (聲音)

以上的 5 個命令係還有更下階層的下拉式選單。

五、發明說明 (36)

* M e m o r y A c c e s s (記 憶 體 存 取)

此一命令係執行對攝影機或 C C U 的記憶體之存取。

* F i l e E d i t (檔 案 編 輯)

此一命令係用以對於所讀出的參數的檔案資料進行編輯。

第 9 圖 D 係當選擇了「 M e m o r y A c c e s s 」時所顯示出來下拉式選單，如此圖所示，當選擇了「 M e m o r y A c c e s s 」時的可供選擇的命令如下：

* C C U (攝 影 機 控 制 單 元)

此一命令係具有如圖所示的下拉式選單。

第 9 圖 E 係當第 9 圖 D 所示的下拉式選單中被選擇了「 C C U 」時所顯示出來下拉式選單。

第 9 圖 F 係當選擇了「 H E L P 」時所顯示出來下拉式選單。 H E L P 係用來顯示關於攝影機設定系統的各種資訊之選單。

J · 說明攝影機設定系統的主選單的下拉式選單之一例 (參照第 1 0 及第 1 1 圖)

第 1 0 圖 A 、第 1 0 圖 B 、第 1 0 圖 C 、第 1 0 圖 D 及第 1 0 圖 E 係分別顯示：從第 7 圖所示的視窗畫像 W c 中選擇攝影機後，從選擇第 9 圖 C 所示的「 S E T U P 」時所顯示出來的下拉式選單內分別選擇「 O p e r a t i o n S t a t u s 」、「 V i d e o L e v e l 」、「 C o l o r 」、「 A u d i o 」及「 D e t a i l 」

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

泉

五、發明說明 (37)

時所顯示出來的下拉式選單之說明圖。因選擇這些下拉式選單的各參數而執行的處理係與選擇第 8 圖所示的圖形畫像而執行的處理相同，只是其所顯示的形態不同而已。因此，有關於處理上的詳細情形，請參考對第 8 圖的說明。

K. 說明攝影機設定系統的攝影機控制單元 (C C U) 用的下拉式選單之一例 (請參照第 1 2 圖)

第 1 2 圖 A、第 1 2 圖 B、第 1 2 圖 C 及第 1 2 圖 D 係分別顯示：從第 7 圖所示的視窗畫像 W c 中選擇 C C U 後，從選擇第 9 圖 C 所示的「 S E T U P 」時所顯示出來的下拉式選單內分別選擇「 O p e r a t i o n S t a t u s 」、「 V i d e o L e v e l 」、「 C o l o r 」及「 A u d i o L e v e l 」時所顯示出來的下拉式選單之說明圖。因選擇這些下拉式選單的各項目而執行的處理，雖然省略其圖示，但是也有與第 1 0 圖同樣之因選擇圖形畫像而執行的處理。

第 1 2 圖 A 係選擇「 O p e r a t i o n S t a t u s 」時所顯示的下拉式選單，如圖所示，當選擇了「 O p e r a t i o n S t a t u s 」時可供選擇的參數如下：

* C a m P o w e r (攝影機電源)

此一參數係供以設定：對於攝影機的電源供應之 o n / o f f 。

* B a r s (色柱)

此一參數係供對於來自 C C U 的色柱輸出進行設定。

五、發明說明 (38)

* H / S C P h a s e (H / S C 相 位)

此一參數係供以調整：水平同步訊號及副載波訊號之相位。

* S e q V R e s e t (順 向 V 訊 號 重 設)

此一參數係供以調整：對於波形監視器、圖像監視器係「順向輸出模式」時的重設時機。

* S k i n G a t e (膚 色 閘)

此一參數係用來針對顯示於圖像監視器上的「膚色細緻度的有效區域」進行控制者。

* P r o m p t (游 標)

此一參數係用來針對於游標進行設定。

* R e t u r n (重 返)

此一參數係用來針對於 R e t u r n 訊號進行設定。

* P i x M o n i t e r (圖 像 監 視 器)

此一參數係用來針對於輸往圖像監視器的訊號進行設定。

* W F M o n i t o r (波 形 監 視 器)

此一參數係用來針對於輸往波形監視器的訊號進行設定。

第 1 2 圖 B 係選擇「 V e d i o L e v e l 」時所顯示的下拉式選單，如圖所示，當選擇了「 V e d i o L e v e l 」時可供選擇的參數如下：

* E N C O u t (編 碼 器 輸 出)

此一參數係用來調整：從 C C U 所輸出的合成訊號。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (39)

* C a m e r a O u t (攝影機輸出)

此一參數係用來調整：來自攝影機的輸入訊號之強度。

* C o n p o n e n t O u t (組件之輸出)

此一參數係用來調整：由 C C U 所輸出組件訊號之強度。

* V B S L e v e l (V B S 強度)

此一參數係用來調整：在於色彩修正器的選配基板處的 V B S 訊號。

* Y C o m b (Y 訊號梳型濾波器)

此一參數係基於防止 V B S 訊號的串色，而用來調整梳型濾波器者。

第 1 2 圖 C 係選擇「 C o l o r 」時所顯示的下拉式選單，如圖所示，當選擇了「 C o l o r 」時可供選擇的參數如下：

* C o l o r S w i t c h (色彩開關)

此一參數係用來設定關於顏色的 o n / o f f 。

* C o n t r a s t / S a t u r a t i o n (對比 / 飽和度)

此一參數係用來調整：由 C C U 所輸出的訊號的色強度、亮度成份的線性。

* N o t c h (凹口波濾波器)

此一參數係用來設定：從映像訊號除去某特定頻率的訊號之處理。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (40)

* E D T V (E D T V 規格)

此一參數係用來調整：有關 E D T V 規格之項目。

* M o n o C o l o r (單色)

此一參數係用來針對於：令單一色相的色度訊號混入從 C C U 所輸出的亮度訊號之「單色功能」進行調整色相。

* C o l o r C o r r e c t (色彩修正)

此一參數係用來針對於：可修正特定的色相之色彩修正器調整其修正的條件。

* A u t o C o l o r M a t c h i n g (自動色彩匹配)

第 1 2 圖 D 係選擇「A u d i o L e v e l」時所顯示的下拉式選單，如圖所示，當選擇了「A u d i o L e v e l」時可供選擇的參數如下：

* T r a n s m i t (傳輸方式)

此一參數係用來選擇：攝影機與 C C U 之間的傳輸方式。

* M i c / I n c o m (麥克風 / 外部聲音輸入源)

此一參數係針對於麥克風及外部聲音輸入源進行設定之用。

* M a t r i x (矩陣)

此一參數係供設定：外部所輸入的聲音之混合訊號以及混合比。

* E x t C o m m a n d (外部命令)

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (41)

此一參數係用來設定與外部之間的命令通訊的 o n / o f f 。

L · 說明攝影機設定系統的參數設定畫像的基本方式 (參照第 1 3 圖)

第 1 3 圖用來說明：可作為供以設定前述的攝影機或 C C U 的參數之「參數設定畫像」之參數設定用視窗 W e 的基本形態之說明圖。

此第 1 3 圖所示的參數設定用視窗 W e ，係將指標 P o 與第 8 圖所示的圖形畫像重疊後，「雙按」指標裝置 3 0 0 的按鍵或者將指標 P o 與第 1 0 圖～第 1 2 圖所示的下拉式選單的項目所示的文字重疊後，「單按」指標裝置 3 0 0 的按鍵，即可顯示出來。至於，第 3 圖中所標示的「監視器用畫像」則是省略其圖示。

這個參數設定用視窗 W e ，爲了要便於說明起見，乃顯示針對聲音訊號進行設定之情況。在於區域 A r 1 中，係顯示著：標題畫像 T i 及按鈕畫像 B U 。標題係顯示著「S O L O」，意指：所選擇的聲音訊號係單獨被輸出。按鈕 B U 係當指標 P o 重疊於該處後，藉由「雙按」指標裝置 3 0 0 的按鍵，就可在於「O N」、「O F F」之間進行切換。亦即，係對於按鈕 B U 設定著各種資料，只要指標裝置 3 0 0 「單按」時就進行其資料的切換。在於此一顯示例中，係出現「O N」，因此標題畫像 T i 所示的「S O L O」係處於「O N」狀態，也就是處於有效的狀態。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (42)

在於區域 A r 2 中，係顯示著：標題畫像 T i 以及 “ 1 ” ~ “ 5 ” 的開關畫像 S W 。標題畫像 T i 所示的「 O U T P U T 」意指：「輸出端子」。此例當中，“ 1 ” ~ “ 5 ” 的值係代表聲音訊號的輸出端子的號碼，將指標 P o 重疊到其中的一個開關 S W 上，然後「單按」指標裝置 3 0 0 的按鍵，就可選擇一個開關 S W ，該開關 S W 所示的 “ 1 ” ~ “ 5 ” 的值，就是所選的輸出端子的號碼。

在於區域 A r 3 中，係顯示著：滑動桿畫像 S L 、以及在於以虛線顯示的區域 A r 內的數值畫像。滑動桿畫像 S L 係由：桿畫像 M a ；以及基準點畫像 P 0 所構成，該基準點畫像 P 0 ，當設定值係以絕對值表示的時候，係位於滑動桿畫像 S L 的中心位置，當設定值係以相對值表示的時候，該基準點畫像 P 0 係被顯示於變更前的位置。又，上述滑動桿畫像 S L 的兩端係顯示出：表示負側的最大值之數值畫像以及表示正側的最大值之數值畫像。

上述桿畫像 M a ，係當指標 P o 與其重疊狀態之下，以按住指標裝置 3 0 0 的按鍵的狀態，移動指標裝置 3 0 0 的話，上述桿畫像 M a 就會因應其移動量也跟著移動。並且在於上述區域 A r 內則將依序地顯示出對應於上述指標裝置 3 0 0 的移動量之數值。

在於區域 A r 4 中，如果將指標 P o 與正顯示於此區域 A r 4 的下部之按鈕畫像 W B U 重疊後，再「單按」指標裝置 3 0 0 的按鍵的話，將會顯示出如圖中所示的「與目前設定中的參數相對應之圖表或者波形圖畫像 L i 」。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(43)

在於這種狀態下，如果將指標 P o 與按鈕畫像 W B U 重疊後，再「單按」指標裝置 3 0 0 的按鍵的話，將會停止該波形圖畫像 L i 顯示於區域 A r 4 內。

此處，最重要的事情是：當將指標 P o 重疊於波形圖畫像 L i 中以虛線圓所示的點 P 後，按下指標裝置 3 0 0 的按鍵，並保持這種狀態上下移動指標裝置 3 0 0 的話，波形圖畫像 L i 就會對應於指標裝置 3 0 0 的移動量，而朝向圖中的實線箭頭所示的上下方向伸長或縮短，而保持於電腦內部的參數資料的值也會隨著連動而加以改變；上述滑動桿 S L 的桿 M a 也跟著移動；以及顯示於區域 A r 內的數值畫像也跟著變化。這些控制乃是由先前所說明過的第 4 圖的指示之解析手段 1 3 2、顯示控制手段 1 3 4 以及參數控制手段 1 3 8 所執行的。

換言之，操作人員係可藉由具有如第 1 3 圖所示的圖形化使用者介面之攝影機設定系統來控制攝影機、C C U 的參數。

後述的第 3 0 圖～第 8 7 圖係將顯示與各參數對應的參數設定用視窗 W e 的顯示例，並就其進行說明，但是都只在於參數不同而已，至於上述的滑動桿 S L、按鈕畫像 W B U、波形圖畫像 L i 的基本使用方法以及這些畫像之被指標裝置 3 0 0 操作時所執行的基本處理則都完全相同，所以係就各圖省略其與第 1 3 圖相同部份的說明。

M·說明攝影機設定系統所為的主要處理的動作（參照第 1 4～1 6 圖）

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (44)

第 1 4 圖 ~ 第 1 6 圖係用來說明第 5 圖所示的流程圖中的步驟 S 1 5 0 之由攝影機設定系統所作的主要處理之流程圖。

步驟 S 1 5 1 時，第 4 圖所示的參數控制手段 1 3 8 係執行 R A M 1 0 3 等的初始化。然後，檔案管理系統 1 4 0 便從第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0 讀出如第 7 圖所示的連接構成方式的視窗的畫像資料。顯示控制手段 1 3 4 係將連接構成方式的視窗的畫像資料寫進 V R A M 1 0 5。寫進到 V R A M 1 0 5 後的連接構成方式的視窗的畫像資料係經過畫像顯示用加速卡（加速器） 1 1 5 及輸出端子 1 1 6 而被供給到第 3 圖所示的顯示器 5 0，當作畫像顯示於顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到步驟 S 1 5 2。

步驟 S 1 5 2 時，如果操作人員在第 7 圖所示的連接構成方式的視窗上，從攝影機或 C C U 的圖形畫像 C a 1 ~ C a 6 或 C u 1 ~ C u 6 中選擇其中一個時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 將會發出：對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 或控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 要求送出機種 I D 資料的命令。然後，移動到步驟 S 1 5 3。

步驟 S 1 5 3 時，將進行判斷第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 是否可取得機種 I D 資料，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 5 5，是「N O」的話，就移動到步驟 S 1 5 4。

五、發明說明 (45)

步驟 S 1 5 4 時，將用以告知操作人員：第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 已確認過是否連接著操作人員所指定的攝影機 1 0 0 0 或者控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 之告知用畫像資料寫進到 V R A M 1 0 5。寫入到 V R A M 1 0 5 後的告知用畫像資料係當作畫像顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。另一方面，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係可對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 發行要求其傳輸機種 I D 資料之命令。然後，移動到步驟 S 1 5 5。

步驟 S 1 5 5 時，係進行確定第 4 圖所示的檔案管理手段 4 0 2 是否已經取得機種 I D 資料。此一確認處理乃係爲了要設定與所取得的機種 I D 資料相對應的“機種設定檔案”之處理。然後，移動到步驟 S 1 5 6。

步驟 S 1 5 6 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係從第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0 讀入：與在步驟 S 1 5 5 時所確認的機種 I D 資料相對應的機種設定檔案。然後，移動到步驟 S 1 5 7。

步驟 S 1 5 7 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係進行判斷是否可從機種設定檔案正常地讀入檔案資料，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 5 9，「N O」的話，就移動到步驟 S 1 5 8。

步驟 S 1 5 8 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係將代表檔案的讀取失敗之“提示用畫像資料”寫入

五、發明說明(46)

V R A M 1 0 5。被寫進 V R A M 1 0 5 後的提示用畫像資料係當作畫像被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到步驟 S 1 5 9。

步驟 S 1 5 9 時，第 4 圖所示的參數控制手段 1 3 8 便根據由檔案管理手段 1 4 0 所讀出的機種設定檔案資料來設定“設定項目”，並且第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 再根據上述機種設定檔案資料來將視窗畫像資料寫進 V R A M 1 0 5。被寫進 V R A M 1 0 5 後的提示用畫像資料係當作畫像被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到步驟 S 1 6 0。

步驟 S 1 6 0 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 就對於第 3 圖所示的資料轉換器 4 0 0 發行供以確認連接狀態的命令。然後，命令發行手段 1 3 9 再根據是否有針對於上述命令的反應而判斷資料轉換器 4 0 0 是否已經連接，如果是「Y E S」的話，就移動到第 1 5 圖所示的流程圖之步驟 S 1 6 1，「N O」的話，就移動到第 1 5 圖所示的流程圖之步驟 S 1 6 2。

步驟 S 1 6 1 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 就將“命令轉換用資料”載入第 3 圖所示的資料轉換器 4 0 0。然後，移動到步驟 S 1 6 2。

步驟 S 1 6 2 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 就對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．1 2 0 0 - n 發行一個表示：要求傳送代表目前的設定狀態之“設定資料”之命令。然後，移動到步

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (47)

驟 S 1 6 3 。此處的“設定資料”係指：在於上述攝影機 1 0 0 0 、控制器 1 2 0 0 - 1 、 1 2 0 0 - n 處之各複數個參數。

步驟 S 1 6 3 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 6 3 係進行判斷是否可取得設定資料，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 6 3，「N O」的話，就再度移動到步驟 S 1 6 2。

步驟 S 1 6 4 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係將傳送來的“目前狀態的設定資料”當作檔案記憶於 R A M 1 0 3。然後，移動到步驟 S 1 6 5。

步驟 S 1 6 5 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係對於記憶到 R A M 1 0 3 的設定資料的內容進行確認。然後，移動到步驟 S 1 6 6。

步驟 S 1 6 6 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係對於：記憶於 R A M 1 0 3 的設定資料的內容進行確認後之結果，判斷：傳送來的設定資料的內容是否與記憶於 R A M 1 0 3 的設定資料的內容一致，如果是「Y E S」的話，就移動到第 1 6 圖所示的流程圖之步驟 S 1 7 4，「N O」的話，就移動到步驟 S 1 6 7。

步驟 S 1 6 7 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係將代表內容不一致之“不一致內容提示用畫像資料”寫入 V R A M 1 0 5。被寫進 V R A M 1 0 5 後的“不一致內容提示用畫像資料”係當作畫像被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到步驟 S 1 6 8。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

象

五、發明說明 (48)

步驟 S 1 6 8 時，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3 判斷：操作者是否下達“利用目前狀態的設定資料來執行設定”的指示，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 6 9，「N O」的話，就移動到步驟 S 1 7 0。

步驟 S 1 6 9 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係將代表“以目前狀態的設定資料來執行設定的項目內容之畫像資料”寫入 V R A M 1 0 5。被寫進 V R A M 1 0 5 後的“畫像資料”係當作畫像被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到第 1 6 圖所示的流程圖之步驟 S 1 7 4。

步驟 S 1 7 0 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係將“根據設定用檔案的內容之顯示設定項目的內容之畫像資料”寫入 V R A M 1 0 5。被寫進 V R A M 1 0 5 後的“畫像資料”係當作畫像被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到第 1 6 圖所示的流程圖之步驟 S 1 7 1。此處所謂的“設定用檔案”係指：被保存在磁碟機 3 5 0 內的檔案。

步驟 S 1 7 1 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 6 3 便將設定用檔案的設定資料傳送到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n。當設定資料被傳送到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 後，攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 就根據傳送來的設定資料進行設定“自己的參數”。然後

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

泉

五、發明說明 (49)

，移動到步驟 S 1 7 2 。

步驟 S 1 7 2 時，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3 將進行解析來自第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 的命令，根據其結果判斷傳輸是否已經正常結束，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 1 7 4，「N O」的話，就移動到步驟 S 1 7 3。

步驟 S 1 7 3 時，命令發行手段 1 6 3 係對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 進行再度傳送設定資料。然後，移動到步驟 S 1 7 4。

步驟 S 1 7 4 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 或鍵盤 2 5 0 所執行的指示到底係在畫像的哪一個位置所執行的。然後，根據此解析的結果，命令解析手段 1 3 3 係可解析操作者所指示的命令，而判斷該命令是否為表示“檔案處理”的命令，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 0 0。步驟 S 2 0 0 時，係執行檔案處理。然後，移動到步驟 S 1 7 8。

步驟 S 1 7 5 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 或鍵盤 2 5 0 所執行的指示到底係在畫像的哪一個位置所執行的。然後，根據此解析的結果，命令解析手段 1 3 3 係可解析操作者所指示的命令，而判斷該命令是否為表示“設定處理”的命令，

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (50)

如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 5 0。

步驟 S 2 5 0 時，係執行設定處理。然後，移動到步驟 S 1 7 8。

步驟 S 1 7 6 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 或鍵盤 2 5 0 所執行的指示到底係在畫像的哪一個位置所執行的。然後，根據此解析的結果，命令解析手段 1 3 3 係可解析操作者所指示的命令，而判斷該命令是否為表示“編輯處理”的命令，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 3 0 0。

步驟 S 3 0 0 時，係執行編輯處理。然後，移動到步驟 S 1 7 8。

步驟 S 1 7 7 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 或鍵盤 2 5 0 所執行的指示到底係在畫像的哪一個位置所執行的。然後，根據此解析的結果，命令解析手段 1 3 3 係可解析操作者所指示的命令，而判斷該命令是否為表示“說明處理 (h e l p)”的命令，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 3 5 0。

步驟 S 3 5 0 時，係執行說明處理。然後，移動到步驟 S 1 7 8。

步驟 S 1 7 8 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 或鍵盤 2 5 0 所執行的指示到底係在畫像的哪一個位置所執行的。然後，根據此解析的結果，命令解析手段 1 3 3 係可解析操作者所指示

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (51)

的命令，而判斷該命令是否為表示“將結束攝影機設定系統”的命令，如果是「Y E S」的話，就結束攝影機設定系統，如果是「N O」的話，就移動到步驟 S 1 7 4。

N · 說明攝影機設定系統所為的設定處理的動作（參照第 1 7 ~ 1 8 圖）

第 1 7 圖和第 1 8 圖係供以說明第 1 6 圖所示的設定處理的動作之流程圖。

步驟 S 2 5 2 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 或鍵盤 2 5 0 所執行的指示到底係在畫像的哪一個位置所執行的。然後，根據此解析的結果，命令解析手段 1 3 3 係可解析操作者所指示的命令，而判斷該命令是否為表示“設定項目之指定”的命令，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 5 2。

步驟 S 2 5 2 時，第 4 圖所示的參數控制手段 1 3 8 便選擇與操作者所指定的設定項目對應的參數。然後，移動到步驟 S 2 5 3。

步驟 S 2 5 3 時，第 4 圖所示的檔案管理系統 1 4 0 從磁碟機 3 5 0 讀出與步驟 S 2 5 2 時所選擇的參數對應之參數設定用視窗的畫像資料。然後，顯示控制手段 1 3 4 將所讀出的參數設定用視窗的畫像資料寫進 V R A M 1 0 5。寫進到 V R A M 1 0 5 後的參數設定用視窗的畫像資料係當作畫像而被顯示於顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到步驟 S 2 5 4。

步驟 S 2 5 4 時，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (52)

係判斷是否有“波形顯示”，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 5 5，「N O」的話，就移動到步驟 S 2 5 8。

步驟 S 2 5 5 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 的按鍵的按壓位置。然後，根據此解析的結果，指示解析手段 1 3 2 係可判斷操作者是否指示了“波形顯示”的命令，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 5 6，「N O」的話，就移動到步驟 S 2 5 7。

步驟 S 2 5 6 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 將“波形顯示用視窗的畫像資料”寫進 V R A M 1 0 5。寫進到 V R A M 1 0 5 後的波形顯示用視窗的畫像資料係當作畫像而被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到步驟 S 2 5 8。

步驟 S 2 5 7 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 將“參數設定用視窗的畫像資料”寫進 V R A M 1 0 5。寫進到 V R A M 1 0 5 後的參數設定用視窗的畫像資料係當作畫像而被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。如此一來，波形顯示用視窗的畫像資料就從顯示器 5 0 的畫面上消失。然後，移動到步驟 S 2 5 8。

步驟 S 2 5 8 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 在於按鍵畫像上的按壓位置。然後，根據此解析的結果，指示解析手段 1 3 2 係可判斷是否有無“開關畫像之變更”，如果是「Y E S」

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (53)

的話，就移動到步驟 S 2 5 9，「N O」的話，就移動到第 1 8 圖所示的步驟 S 2 6 6。

步驟 S 2 5 9 時，係執行「由開關所爲之變更處理」。然後，移動到第 1 8 圖所示的步驟 S 2 6 6。

步驟 S 2 6 6 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 在於畫像上的按壓位置，然後，根據此解析的結果，判斷滑動桿畫像是否有改變，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 6 7，「N O」的話，就移動到步驟 S 2 7 7。

步驟 S 2 6 7 時，係執行「因滑動桿所爲之變更處理」。然後，移動到步驟 S 2 7 7。

步驟 S 2 7 7 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 在於畫像上的按壓位置，然後，根據此解析的結果，判斷是否有改變數值，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 7 8，「N O」的話，就移動到步驟 S 2 8 8。

步驟 S 2 7 8 時，係執行「因數值所爲之變更處理」。然後，移動到步驟 S 2 8 8。

步驟 S 2 8 8 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2”係解析：指標裝置 3 0 0 在於畫像上的按壓位置，然後，根據此解析的結果，判斷“波形顯示”的 o n / o f f，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 8 9，「N O」的話，就移動到步驟 S 2 9 9。

步驟 S 2 8 9 時，第 4 圖所示的“指示解析手段

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (54)

1 3 2 ” 係解析：指標裝置 3 0 0 在於畫像上的按壓位置，然後，根據此解析的結果，判斷是否有“波形變更”，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 9 0，「N O」的話，就移動到步驟 S 2 9 9。

步驟 S 2 9 0 時，係執行「由波形所為之變更處理」。然後，移動到步驟 S 2 9 9。

步驟 S 2 9 9 時，第 4 圖所示的“指示解析手段 1 3 2 ” 係解析：指標裝置 3 0 0 在於畫像上的按壓位置，然後，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3 就根據上述解析的結果，判斷由操作者所指示的命令是否為“結束設定”，如果是「Y E S」的話，就結束設定，「N O」的話，就移動到第 1 7 圖所示的步驟 S 2 5 4。

O · 說明攝影機設定系統的開關所為的變更處理之動作（參照第 1 9 圖）

第 1 9 圖係供以說明由第 1 7 圖所示的流程圖中的步驟 S 2 5 9 的開關所為之變更處理的流程圖。

步驟 S 2 6 0 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 將“變更後的開關畫像資料”寫進 V R A M 1 0 5。寫進到 V R A M 1 0 5 後的開關畫像資料係當作畫像而被顯示於第 3 圖所示的顯示器 5 0 的顯示面上。然後，移動到步驟 S 2 6 1。

步驟 S 2 6 1 時，第 4 圖所示的參數控制手段 1 3 8 就改變相對應的參數資料的值。然後，移動到步驟 S 2 6 2。

五、發明說明 (55)

步驟 S 2 6 2 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係將改變後的參數資料當作檔案資料設定到保存於 R A M 1 0 4 中的檔案，並將這個檔案資料儲存到磁碟機 3 5 0。然後，移動到步驟 S 2 6 3。

步驟 S 2 6 3 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係將參數資料傳送到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、...、1 2 0 0 - n。然後，移動到步驟 S 2 6 4。

步驟 S 2 6 4 時，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3 係將來自第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、...、1 2 0 0 - n 的命令或來自資料轉換器 4 0 0 的命令等，以判斷送訊是否正常結束，如果是「Y E S」的話，就離開這個「常式」之處理，「N O」的話，就移動到步驟 S 2 6 5。

步驟 S 2 6 5 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係再度執行對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、...、1 2 0 0 - n 之參數資料的發訊處理。

P · 說明攝影機設定系統的拉桿所為的變更處理之動作（參照第 2 0 圖）

第 2 0 圖係供以說明第 1 8 圖所示的滑動桿所為的變更處理之流程圖。

步驟 S 2 6 8 時，第 4 圖所示的指示解析手段 1 3 2 係檢測出從指標裝置 3 0 0 的按鍵被人按下起直到放開為

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (56)

止時的指標裝置 3 0 0 的移動量。然後，顯示控制手段 1 3 4 係根據上述移動量來改變被記憶在 V R A M 1 0 5 中的滑動桿畫像的桿畫像資料。然後，再移動到步驟 S 2 6 9。

步驟 S 2 6 9 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係依據上述移動量來改變記憶在 V R A M 1 0 5 中的數值資料畫像。然後，移動到步驟 S 2 7 0。

步驟 S 2 7 0 時，第 4 圖所示的參數控制手段 1 3 8 係依據上述移動量來改變參數資料的值。然後，移動到步驟 S 2 7 1。

步驟 S 2 7 1 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係判斷“波形顯示”是否已經處於 on 的狀態，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 2 7 2，是「N O」的話，就移動到步驟 S 2 7 3。

步驟 S 2 7 2 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係依據上述移動量來改變記憶在 V R A M 1 0 5 中的波形畫像。然後，移動到步驟 S 2 7 3。

步驟 S 2 7 3 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係將已經變更後的參數資料當作檔案資料設到由 R A M 1 0 4 所保存的檔案，並將這個檔案資料儲存到磁碟機 3 5 0。然後，移動到步驟 S 2 7 4。

步驟 S 2 7 4 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．．1 2 0 0 - n 發訊出參數資料。然後，移動

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (57)

到步驟 S 2 7 5 。

步驟 S 2 7 5 時，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3 係解析來自第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、...、1 2 0 0 - n 的命令或者來自資料轉換器 4 0 0 的命令等，以資判斷發訊是否正常地結束，如果是「Y E S」的話，就脫離這個處理常式，如果是「N O」的話，就移動到步驟 S 2 7 6。

步驟 S 2 7 6 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係執行對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、...、1 2 0 0 - n 再度傳送參數資料的處理。然後，移動到步驟 S 2 7 4。

Q·說明攝影機設定系統的數值所為的變更處理之動作（參照第 2 1 圖）

第 2 1 圖係供以說明根據第 1 8 圖所示的數值所為之變更處理之流程圖。

步驟 S 2 7 9 時，第 4 圖所示的指示解析手段 1 3 2 係檢測從鍵盤 2 5 0 所輸入的數值資料。然後，顯示控制手段 1 3 4 再根據上述數值資料來改變記憶於 V R A M 1 0 5 中的數值資料畫像。然後，移動到步驟 S 2 8 0。

步驟 S 2 8 0 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係依據上述數值資料來改變記憶於 V R A M 1 0 5 中的滑動桿畫像。然後，移動到步驟 S 2 8 1。

步驟 S 2 8 1 時，第 4 圖所示的參數控制手段 1 3 8 係依據上述數值資料來改變參數資料的值。然後，移動到

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (58)

步驟 S 2 8 2 。

步驟 S 2 8 2 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係判斷“波形顯示”是否處於 on 狀態，如果是「YES」的話，就移動到步驟 S 2 8 4，是「NO」的話，就移動到步驟 S 2 8 3。

步驟 S 2 8 3 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係依據上述數值資料來改變記憶於 V R A M 1 0 5 中的波形畫像。然後，移動到步驟 S 2 8 4。

步驟 S 2 8 4 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係將已經變更後的參數資料當作檔案資料設到由 R A M 1 0 4 所保存的檔案，並將這個檔案資料儲存到磁碟機 3 5 0。然後，移動到步驟 S 2 8 5。

步驟 S 2 8 5 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．．1 2 0 0 - n 發訊出參數資料。然後，移動到步驟 S 2 8 6。

步驟 S 2 8 6 時，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3 係解析來自第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、．．．．．1 2 0 0 - n 的命令或者來自資料轉換器 4 0 0 的命令等，以資判斷發訊是否正常地結束，如果是「YES」的話，就脫離這個處理常式，如果是「NO」的話，就移動到步驟 S 2 8 7。

步驟 S 2 9 7 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係執行對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (59)

1 2 0 0 - 1 、 . . . 1 2 0 0 - n 再度傳送參數資料的處理。然後，移動到步驟 S 2 8 5 。

R . 說明攝影機設定系統的波形所為的變更處理之動作 (參照第 2 2 圖)

第 2 2 圖係供以說明根據第 1 8 圖所示的波形所為之變更處理之流程圖。

步驟 S 2 9 1 時，第 4 圖所示的指示解析手段 1 3 2 係檢測出從指標裝置 3 0 0 的按鍵被人按下起直到放開為止時的指標裝置 3 0 0 的移動量。然後，顯示控制手段 1 3 4 係根據上述移動量來改變被記憶在 V R A M 1 0 5 中的波形畫像資料。然後，再移動到步驟 S 2 9 2 。

步驟 S 2 9 2 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係依據上述移動量來改變記憶在 V R A M 1 0 5 中的滑動桿畫像資料。然後，移動到步驟 S 2 9 3 。

步驟 S 2 9 3 時，第 4 圖所示的顯示控制手段 1 3 4 係依據上述移動量來改變記憶在 V R A M 1 0 5 中的數值資料畫像。然後，移動到步驟 S 2 9 4 。

步驟 S 2 9 4 時，第 4 圖所示的參數控制手段 1 3 8 係依據上述移動量來改變參數資料的值。然後，移動到步驟 S 2 9 5 。

步驟 S 2 9 5 時，第 4 圖所示的檔案管理手段 1 4 0 係將已經變更後的參數資料當作檔案資料設到由 R A M 1 0 4 所保存的檔案，並將這個檔案資料儲存到磁碟機 3 5 0 。然後，移動到步驟 S 2 9 6 。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (60)

步驟 S 2 9 6 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 發訊出參數資料。然後，移動到步驟 S 2 9 7。

步驟 S 2 9 7 時，第 4 圖所示的命令解析手段 1 3 3 係解析來自第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 的命令或者來自資料轉換器 4 0 0 的命令等，以資判斷發訊是否正常地結束，如果是「Y E S」的話，就脫離這個處理常式，如果是「N O」的話，就移動到步驟 S 2 9 8。

步驟 S 2 9 8 時，第 4 圖所示的命令發行手段 1 3 9 係執行對於第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 再度傳送參數資料的處理。然後，移動到步驟 S 2 9 6。

S . 說明攝影機設定系統中所採用的傳送用資料的格式及各種檔案格式 (參照第 2 3 圖)

第 2 3 圖係供以說明在於攝影機設定系統中所用的傳輸用的資料格式及各種檔案格式之例的說明圖。

第 2 3 圖 A 係顯示進行參數設定時的傳輸格式之例的說明圖。如第 2 3 圖 A 所示般，傳輸時，係由：代表「傳輸對手」之機種 I D 資料、代表「改變資料」之命令、代表「欲行變更的參數」之參數 I D 資料及參數資料所組成的。

第 2 3 圖 B 係顯示設定參數檔案之例的說明圖。如第

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (61)

2 3 圖 B 所示般，「設定參數檔案」係由：機種 I D 資料、參數 I D 資料及參數資料所組成的。這個參數資料係由：對於攝影機、C C U 所設定的所有參數資料所組成的。

第 2 3 圖 C 係顯示 L S I 埠資料檔案之例的說明圖。如第 2 3 圖 C 所示，L S I 埠資料檔案係由：機種 I D 資料、L S I I D 資料、使用位元組數的資料、以及設定資料所組成的。上述設定資料係由：攝影機、C C U 所需的 L S I 埠資料以及 I / O 埠資料等所組成的。

第 2 3 D 係顯示「畫面顯示設定檔案」之例的說明圖。如第 2 3 圖 D 所示般，「畫面顯示設定檔案」係由：機種 I D 資料、參數 I D 資料、參數顯示資料所組成的。上述參數顯示資料係：當選擇開關的號碼以進行所期的設定時，用來表示哪一個號碼的開關係何種數值之資料。

第 2 3 圖 E 係顯示機器內部資料檔案之例的說明圖。如第 2 3 圖 E 所示般，機器內部資料檔案係由：機種 I D 資料與機器內部資料所組成的。上述機器內部資料係：灰階曲線資料、場面 (s c e n e) 檔案、總設定檔案、各種儀錶檔案、維修用資訊等。換言之，這個檔案係針對於：在攝影機、C C U 這一側所具有之由設定參數檔案所處理的資料以外的機器內部資訊，而製作成可在於電腦 1 0 0 進行儲存、載入之檔案。

此外，雖然並未加以圖示，但是除了上述的檔案之外，也使用「機種設定檔案」。機種設定檔案係就每一機種個別準備的檔案，係配合其所連接的機種而從磁碟機

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

象

五、發明說明 (62)

3 5 0 載入電腦 1 0 0，用以將電腦 1 0 0 設定成：可執行合乎其所連接的機種之處理。

上述的 5 種檔案例如：除了可以 A S C I I 文字形式保存於第 3 圖所示的磁碟機 3 5 0、被設於第 4 圖所示的卡片插槽 1 0 9 中的 I C 卡片等之外，當選擇了第 9 圖所示的「S E T U P」的下拉式選單中的「F I L E E D I T」的項目時，可直接在於文字形式狀態下，進行內容變更。

T·說明第 3 圖所示的資料轉換器的構成（參照第 2 4 圖）

第 2 4 圖係顯示第 3 圖所示的資料轉換器 4 0 0 的内部構成例的構成圖。

〔連接方式及構成方式〕

第 2 4 圖所示的資料轉換器 4 0 0 係在於 C P U 4 0 1 連接著：由位址匯流排、資料匯流排及控制匯流排所組成之匯流排 4 0 2，並在於此匯流排 4 0 2 連接上：記憶著程式資料、通訊協定轉換用表等之 R O M 4 0 3；供保存來自第 4 圖所示的電腦 1 0 0 之載入資料以及工作用的 R A M 4 0 4；介面電路 4 0 6、4 0 9 及 4 1 2；並在於這些介面電路 4 0 6、4 0 9 及 4 1 2 分別連接上連接器 4 0 8、4 1 1 及 4 1 4 而構成的。

此處，上述的介面電路 4 0 6 係用來與第 4 圖所示的電腦 1 0 0 進行通訊之 R S - 2 3 2 C、R S - 4 2 2 介

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (63)

面之類的介面電路。上述介面電路 4 0 9 及 4 1 2 係爲了要對應第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的種類、控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 的種類，而設置有兩種例如：爲 R S - 2 3 2 C、R S - 4 2 2 介面之類的介面電路。

當電源導入第 2 4 圖所示的資料轉換器 4 0 0，且從電腦 1 0 0 將命令轉換資料載入之後，C P U 4 0 1 就具有如圖中的單點虛線框內所示的多種功能。

連接狀態查核手段 4 1 5 係具有查核：資料轉換器 4 0 0 與其他機器之間的連接狀態之功能。通訊控制手段 4 1 6 係具有控制：與資料轉換器 4 0 0 相連接的其他機器之間的通訊之功能。通訊協定查核手段 4 1 7 係具有：當資料從與資料轉換器 4 0 0 相連的其他機器傳送過來時，可查核其通訊協定之功能。資料解析手段 4 1 8 係具有判斷：從電腦 1 0 0 傳送過來的資料是否爲用來轉換命令資料的資料之功能。

命令轉換手段 4 1 9 係具有：將從電腦 1 0 0 傳送過來的命令資料轉換成可供攝影機 1 0 0 0 及控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 所辨識的命令資料之功能；以及將從攝影機 1 0 0 0 及控制器 1 2 0 0 - 1、. . . . 1 2 0 0 - n 傳送過來的命令資料轉換成可供電腦 1 0 0 所辨識的命令資料之功能。判斷手段 4 2 0 係具有執行各種判斷之功能。

此外，佐以第 2 5 圖～第 2 7 圖所示的流程圖來說明

五、發明說明(64)

動作。

U·說明第24圖所示的資料轉換器的控制動作(參照第25~27圖)

第25圖~第27圖係供以說明第24圖所示的資料轉換器400的控制動作之流程圖。電腦100與資料轉換器400之間的通訊所採用的通訊協定係使用:

S M P T E R P - 2 7 3 M 所 制 定 的 I S R 通 訊 協 定 ;
而經由上述介面電路409而在於資料轉換器400與攝影機1000或控制器1200-1、...、1200-n之間的通訊所使用的通訊協定係使用R M 通訊協定 ;
而經由上述介面電路412而在於資料轉換器400與攝影機1000或控制器1200-1、...、1200-n之間的通訊所使用的通訊協定係使用N C S (N e w C o m m a n d S y s t e m) 通訊協定。上述I S R 通訊協定係在於「廣播機器集中管理系統之I S R (I n t e r a c t i v e S t a t u s R e p o r t i n g) 系統所使用的通訊協定。至於參數資料的通訊,舉出在於電腦100與資料轉換器400之間,以及資料轉換器400與攝影機1000之間進行通訊之情況來進行說明。

再者,之所以用上述方式具體地說明所採用的通訊協定之理由,只是為了方便於說明所採用者。因此,在於通訊協定、介面電路方面並無特別的限制。

步驟S401時,第24圖所示的判斷手段415係

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (65)

進行確認纜線的連接狀態。然後，然後，移動到步驟 S 4 0 2 。

步驟 S 4 0 2 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 2 0 係判斷是否有來自電腦 1 0 0 的輸入，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 4 0 3 。

步驟 S 4 0 3 時，第 2 4 圖所示的通訊協定查核手段 4 1 7 便查核 I S R 的通訊協定。然後，移動到步驟 S 4 0 4 。

步驟 S 4 0 4 時，第 2 4 圖所示的判斷手段再根據查核的結果，以判斷 I S R 的通訊協定是否可以正確地辨識，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 4 0 5，是「N O」的話，就移動到步驟 S 4 0 4 。

步驟 S 4 0 4 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係對於電腦 1 0 0 傳輸 N A K 資料。然後，再度移動到步驟 S 4 0 2 。

步驟 S 4 0 5 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係對於電腦 1 0 0 傳輸 A C K 資料。然後，移動到步驟 S 4 0 6 。

步驟 S 4 0 6 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 2 0 係判斷從電腦 1 0 0 所傳來的資料是否為命令轉換資料，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 4 0 7，「N O」的話，就移動到步驟 S 4 0 8 。

步驟 S 4 0 7 時，第 2 4 圖所示的命令轉換手段 4 1 9 就進行設定命令轉換資料。然後，再度移動到步驟

五、發明說明(66)

S 4 0 2 。

步驟 S 4 0 8 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 1 9 係進行判斷是否為使用 N C S 通訊協定之攝影機 1 0 0 0，如果是「Y E S」的話，就移動到第 2 6 圖所示的流程圖之步驟 S 4 1 3，「N O」的話，就移動到步驟 S 4 0 9。

步驟 S 4 0 9 時，第 2 4 圖所示的命令轉換手段 4 1 9 係將通訊協定從 I S R 通訊協定轉換成 R M 通訊協定。然後，移動到步驟 S 4 1 0。

步驟 S 4 1 0 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係對於電腦 1 0 0 傳輸資料。然後，移動到第 2 6 圖所示的流程圖的步驟 S 4 1 1。

步驟 S 4 1 1 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 2 0 係判斷是否有來自攝影機 1 0 0 0 的回應，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 4 1 2。

步驟 S 4 1 2 時，第 2 4 圖所示的命令轉換手段 4 1 9 便將通訊協定從 R M 通訊協定轉換成 I S R 通訊協定。然後，移動到第 2 7 圖所示的流程圖之步驟 S 4 2 4。

步驟 S 4 1 3 時，第 2 4 圖所示的命令轉換手段 4 1 9 便將通訊協定從 I S R 通訊協定轉換成 N C S 通訊協定。然後，移動到步驟 S 4 1 4。

步驟 S 4 1 4 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係對於電腦 1 0 0 傳輸資料。然後，移動到第 2 6

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(67)

圖所示的流程圖的步驟 S 4 1 5。

步驟 S 4 1 5 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係接收來自攝影機 1 0 0 0 的 A C K 資料。然後，移動到步驟 S 4 1 6。

步驟 S 4 1 6 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 2 0 係判斷資料的發訊是否正確地執行，如果是「Y E S」的話，就移動到第 2 7 圖所示的流程圖的步驟 S 4 1 8，「N O」的話，就移動到步驟 S 4 1 7。

步驟 S 4 1 7 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係再度傳送“失誤的資料”。然後，移動到步驟 S 4 1 4。

步驟 S 4 1 8 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 2 0 係判斷是否有來自攝影機 1 0 0 0 的回應，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 4 1 9。

步驟 S 4 1 9 時，第 2 4 圖所示的通訊協定查核手段 4 1 7 係查核通訊協定。然後，移動到步驟 S 4 2 0。

步驟 S 4 2 0 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 2 0 係就查核的結果判斷是否可正確地辨識 N C S 通訊協定，如果是「Y E S」的話，就移動到步驟 S 4 2 2，「N O」的話，就移動到步驟 S 4 2 1。

步驟 S 4 2 1 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係對於攝影機 1 0 0 0 傳送“N A K 資料”。然後，再度移動到步驟 S 4 1 8。

步驟 S 4 2 2 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (68)

4 1 6 係對於攝影機 1 0 0 0 傳送 “ A C K 資料 ” 。然後，移動到步驟 S 4 2 3 。

步驟 S 4 2 3 時，第 2 4 圖所示的命令轉換手段 4 1 9 便將通訊協定從 N C S 通訊協定轉換成 I S R 通訊協定。然後，移動到步驟 S 4 2 4 。

步驟 S 4 2 4 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係對於電腦 1 0 0 傳輸資料。然後，移動到步驟 S 4 2 5 。

步驟 S 4 2 5 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係接收來自電腦 1 0 0 的 A C K 資料。然後，移動到步驟 S 4 2 6 。

步驟 S 4 2 6 時，第 2 4 圖所示的判斷手段 4 2 0 係判斷資料的發訊是否正確地執行，如果是「 Y E S 」的話，就再度移動到第 2 5 圖所示的流程圖的步驟 S 4 0 2 ，「 N O 」的話，就移動到步驟 S 4 2 7 。

步驟 S 4 2 7 時，第 2 4 圖所示的通訊控制手段 4 1 6 係再度傳送 “ 失誤的資料 ” 。然後，再度移動到步驟 S 4 2 4 。

V · 說明第 3 圖所示的攝影機的映像系統的構成 (參照第 2 8 圖)

第 2 8 圖係顯示第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的映像系統的內部構成例之構成圖。

[連接方式及構成方式]

五、發明說明 (69)

第 28 圖所示的攝影機 1000 的映像系統係由：對物透鏡 501；CC 濾色鏡 502；ND 濾色鏡 503；R、G、B 用 CCD 504、505 和 506；放大電路 508、509 和 510；黑色設定及黑色遮光調整用的加法電路 511、512 和 513；放大電路 515、516 和 517；截波器 518、519 和 520；增益控制放大電路 521、522 和 523；白色遮光調整用的乘法電路 525、526 和 527；光斑調整用的加法電路 529、530 和 531；Pre-Knee 曲線控制用的 Pre-Knee 電路 533、534 和 535；數位低通濾波器 537、538 和 539；A/D 轉換器 540、541 和 542；1H 延遲電路 544、545、546、547、548 和 549；輪廓補正訊號生成電路 550；數位低通濾波器 551；矩陣控制用的線性矩陣電路 552；基位準（黑色）控制用加法電路 553、554 和 555；黑色灰階控制用的黑色灰階補正電路 556、557 及 558；Knee 控制用的 Knee 補正電路 559、560 和 561；灰階控制用的灰階補正電路 562、563 和 564；輪廓補正用的加法電路 565、566 和 567；黑／白限制器控制用的黑／白限制器電路 568、569 和 570；數位低通濾波器 571、572 和 573；用以改變取樣率之取樣率轉換器 574、575 和 576；用來獲得 NTSC 或 PAL 方式的混合映像訊號的編碼器 577；D/A 轉換器

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

像

五、發明說明(70)

578 和控制器 580；時脈產生器 507；D/A 轉換器 514、524、528、532、536 以及遮光檢測電路 543 所構成的。

此處，上述輸出輸入端子 581 係連接第 3 圖所示的控制器 1200-1、...、1200-n，上述輸出端子 582 係連接於第 3 圖所示的 LCD 700 的顯示用訊號輸入端子，上述 583 係連接於第 3 圖所示的操作鍵群的操作資料輸出端子。

〔參數設定時的動作〕

上述控制器 580 係透過上述輸出輸入端子 581 接收從第 3 圖所示的電腦 100 經由系統控制器 1100 和控制器 1200-1 而供給之機種 ID 資料、命令資料、參數 ID 資料及參數資料。然後，根據機種 ID 資料來判別：傳送來的資料是否為給自己的資料；根據命令資料所示的內容來辨識是要進行何種處理；然後對於參數 ID 資料所示的參數，進行根據參數資料的控制處理。

亦即，上述控制器 580 係對 CC 濾色鏡 502 供給 CC 濾色鏡控制訊號以控制 CC 濾色鏡 502；對 ND 濾色鏡 503 供給 ND 濾色鏡控制訊號以控制 ND 濾色鏡 503；對上述時脈產生器 507 供給快門控制訊號藉以從時脈產生器 507 對於 CCD 504、505 和 506 供給 CCD 驅動控制訊號而控制其快門。

上述控制器 580 係將黑色設定訊號、黑色遮光訊號

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (71)

經由 D / A 轉換器 5 1 4 分別供給加法電路 5 1 1 、 5 1 2 和 5 1 3 ；將增益控制訊號經由 D / A 轉換器 5 2 4 分別供給到增益控制放大電路 5 2 1 、 5 2 2 和 5 2 3 ；將白色遮光控制訊號經由 D / A 轉換器 5 2 8 分別供給到乘法電路 5 2 5 、 5 2 6 和 5 2 7 ；將光斑控制訊號經由 D / A 轉換器 5 3 2 分別供給到加法電路 5 2 9 、 5 3 0 和 5 3 1 ；將 P r e - K n e e 控制訊號經由 D / A 轉換器 5 3 6 分別供給到 P r e - K n e e 電路 5 3 3 、 5 3 4 和 5 3 5 。

又，上述控制器 5 8 0 係將：來自 A / D 轉換器 5 4 0 、 5 4 1 和 5 4 2 的輸出資料經由遮光檢測電路 5 4 3 所檢測後的結果所得到的遮光資料當成“控制用的資料”加以接收。

又，上述控制器 5 8 0 係將細緻度控制訊號供給到輪廓補正訊號生成電路 5 5 0 。藉此，輪廓補正訊號生成電路 5 5 0 就分別對於加法電路 5 6 5 、 5 6 6 和 5 6 7 供給細緻度資料。又，上述控制器 5 8 0 係將矩陣控制訊號供給到線性矩陣電路 5 5 2 ，而將基位準（黑色）控制訊號分別供給到加法電路 5 5 3 、 5 5 4 和 5 5 5 ；將黑色灰階控制訊號分別供給到黑色灰階補正電路 5 5 6 、 5 5 7 和 5 5 8 ；將 K n e e 控制訊號分別供給到 K n e e 補正電路 5 5 9 、 5 6 0 和 5 6 1 ；將灰階控制訊號分別供給到灰階補正電路 5 6 2 、 5 6 3 和 5 6 4 ；將黑 / 白限制器控制訊號分別供給到黑 / 白限制器電路

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明 (72)

5 6 8、5 6 9 和 5 7 0。

W·說明第 3 圖所示的攝影機的聲音系統的構成(參照第 2 9 圖)

第 2 9 圖係顯示第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的聲音系統之內部構成之一例的構成圖。

此第 2 9 圖所示的聲音系統係具有：來自第 3 圖所示的麥克風 8 5 0 及音源線的輸入聲音訊號處理系統 M I C / L I N E；來自第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源的第 1 輸入聲音訊號處理系統 I N C O M - 1；第 2 輸入聲音訊號處理系統 I N C O M - 2；第 3 輸入聲音訊號處理系統 T r a c k e r；輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之第 1 輸出聲音訊號處理系統 I N C O M - 1；第 2 輸出聲音訊號處理系統 I N C O M - 2；第 3 輸出聲音訊號處理系統 I N C O M - 3 (T r a c k e r)；在於第 3 圖所示的電路中被程式化，而輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之第 1 程式輸出聲音訊號之輸出系統 P G M - 1；第 2 程式輸出聲音訊號之輸出系統 P G M - 2；及第 3 程式輸出聲音訊號之輸出系統 P G M - 3；矩陣電路 6 1 2；並列／串列轉換電路 6 1 3、6 2 5、6 2 7；串列／並列轉換電路 6 2 6、6 2 8、6 1 4；編碼器 6 0 6 和解碼器 6 2 4。

上述輸入聲音訊號處理系統 M I C / L I N E 係具有：將經由輸入端子 6 0 1 而從第 3 圖所示的麥克風 8 5 0

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(73)

或音源線所傳來的輸入聲音訊號予以放大之放大電路

603；將經由輸入端子602而從第3圖所示的麥克風850或音源線所傳來的輸入聲音訊號予以放大之放大電路604；將這兩者的輸出分別轉換成數位聲音訊號之A/D轉換器605。

上述第1輸入聲音訊號處理系統INCOM-1係具有：將經由輸入端子608而從第3圖所示的攝影機1000的外部聲音輸入源所供給的第1輸入聲音訊號予以放大之放大電路609；及將此放大電路609的輸出予以轉換成數位聲音訊號之A/D轉換器610；及將此A/D轉換器610的輸出予以轉換成並列數位聲音訊號之串列/並列轉換電路611。

上述第2輸入聲音訊號處理系統INCOM-2係具有：將經由輸入端子615而從第3圖所示的攝影機1000的外部聲音輸入源所供給的第2輸入聲音訊號予以放大之放大電路616；及將此放大電路616的輸出予以轉換成數位聲音訊號之A/D轉換器617；及將此A/D轉換器617的輸出予以轉換成並列數位聲音訊號之串列/並列轉換電路618。

上述第3輸入聲音訊號處理系統INCOM-3係具有：將經由輸入端子619而從第3圖所示的攝影機1000的外部聲音輸入源所供給的第3輸入聲音訊號予以放大之放大電路620；及將此放大電路620的輸出予以轉換成數位聲音訊號之A/D轉換器621；及將此

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(74)

A / D 轉換器 6 2 1 的輸出予以轉換成並列數位聲音訊號之串列 / 並列轉換電路 6 2 2。

上述第 1 輸出聲音訊號處理系統 I N C O M - 1 係具有：將來自矩陣電路 6 1 2 的並列數位聲音訊號予以轉換成串列數位聲音訊號之並列 / 串列轉換電路 6 2 9；及將此並列 / 串列轉換電路 6 2 9 的輸出予以轉換成類比訊號之 D / A 轉換器 6 3 0；及將來自此 D / A 轉換器 6 3 0 的其中一方的輸出聲音訊號予以放大後，再經由輸出端子 6 3 2 輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之放大電路 6 3 1。

上述第 2 輸出聲音訊號處理系統 I N C O M - 2 係具有：將來自矩陣電路 6 1 2 的並列數位聲音訊號予以轉換成串列數位聲音訊號之並列 / 串列轉換電路 6 3 5；及將此並列 / 串列轉換電路 6 3 5 的輸出予以轉換成類比訊號之 D / A 轉換器 6 3 6；及將來自此 D / A 轉換器 6 3 6 的其中一方的輸出聲音訊號予以放大後，再經由輸出端子 6 3 8 輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之放大電路 6 3 7。

上述第 3 輸出聲音訊號處理系統 I N C O M - 3 係具有：將來自矩陣電路 6 1 2 的並列數位聲音訊號予以轉換成串列數位聲音訊號之並列 / 串列轉換電路 6 4 1；及將此並列 / 串列轉換電路 6 4 1 的輸出予以轉換成類比訊號之 D / A 轉換器 6 4 2；及將來自此 D / A 轉換器 6 4 2 的其中一方的輸出聲音訊號予以放大後，再經由輸出端子

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

象

五、發明說明 (75)

6 3 8 輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之放大電路 6 4 3。

上述第 1 程式輸出聲音訊號處理系統 P G M - 1 係具有：將來自矩陣電路 6 1 2 的並列數位聲音訊號予以轉換成串列數位聲音訊號之並列／串列轉換電路 6 2 9；及將此並列／串列轉換電路 6 2 9 的輸出予以轉換成類比訊號之 D／A 轉換器 6 3 0；及將來自此 D／A 轉換器 6 3 0 的其中一方的輸出聲音訊號予以放大後，再經由輸出端子 6 3 4 輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之放大電路 6 3 3。

上述第 2 程式輸出聲音訊號處理系統 P G M - 2 係具有：將來自矩陣電路 6 1 2 的並列數位聲音訊號予以轉換成串列數位聲音訊號之並列／串列轉換電路 6 3 5；及將此並列／串列轉換電路 6 3 5 的輸出予以轉換成類比訊號之 D／A 轉換器 6 3 6；及將來自此 D／A 轉換器 6 3 6 的其中一方的輸出聲音訊號予以放大後，再經由輸出端子 6 4 0 輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之放大電路 6 3 9。

上述第 3 程式輸出聲音訊號處理系統 P G M - 3 係具有：將來自矩陣電路 6 1 2 的並列數位聲音訊號予以轉換成串列數位聲音訊號之並列／串列轉換電路 6 4 1；及將此並列／串列轉換電路 6 4 1 的輸出予以轉換成類比訊號之 D／A 轉換器 6 4 2；及將來自此 D／A 轉換器 6 4 2 的其中一方的輸出聲音訊號予以放大後，再經由輸出端子

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(76)

6 4 6 輸出到第 3 圖所示的攝影機 1 0 0 0 的外部聲音輸入源之放大電路 6 4 5。

又，矩陣電路 6 1 2 係根據來自第 2 8 圖所示的控制器 5 8 0 的控制訊號來將來自串列／並列轉換電路 6 1 1、6 1 8 及 6 2 2 的三個輸入聲音訊號進行混音處理；並將經由當作“A U X I N (輔助輸入)”的輸入端子 6 2 3 輸入，且經由解碼器 6 2 4 從映像訊號率轉換成聲音訊號率，進而將來自串列／並列轉換電路 6 2 6 和 6 2 8 的上述 I N C O M - 1 及 I N C O M - 2 的聲音訊號、以及上述 P G M - 1 及 P G M - 2 的聲音訊號等進行混音處理。又，編碼器 6 0 6 係根據來自第 2 8 圖所示的控制器 I C / L I N E 的聲音訊號、以及從上述矩陣電路 6 1 2 輸出且在並列／串列轉換電路 6 1 3 中轉換成串列訊號後，又經過串列／並列轉換電路 6 1 4 轉換成並列訊號後的聲音訊號，予以重聲音訊號率轉換成映像訊號率之後，而從當作“A U X O U T (輔助輸出)”的輸出端子 6 0 7 輸出。

此處，上述串列／並列轉換電路 6 1 1、6 1 8、6 2 2、6 2 6、6 2 8、矩陣電路 6 1 2、並列／串列轉換電路 6 2 9、6 3 5、6 4 1、6 1 3 係經過積體電路化處理而製作成一個 L S I 積體電路。而且，上述串列／並列轉換電路 6 1 4、並列／串列轉換電路 6 2 4 及 6 2 7、編碼器 6 0 6 及解碼器 6 2 4 也經過積體電路化

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(77)

處理而製作成一個 L S I 積體電路。

X · 說明攝影機設定系統中的參數設定畫像的顯示例(第 30 ~ 87 圖)

第 30 圖 ~ 第 87 圖係攝影機設定系統中的參數設定畫像之顯示例的說明圖。係針對於特別需要的部份予以說明。此外，關於「按鈕」、「開關」、「滑動桿」、「標題」、「數值顯示用區域」等，已經在前述第 13 圖時說明過。至於，主要的參數之意義等，也已經佐以第 8 圖和第 12 圖說明過，因此不再贅述。

〔第 30 圖 A〕

係顯示快門的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

〔第 30 圖 B〕

係顯示濾色鏡的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

圖中，虛線內所表示的數值係提供操作者得知：選擇開關號碼時會變成何種數值。在此一顯示例中，係分別選擇開關號碼“1”和“A”。

〔第 31 圖 A〕

係顯示測試用圖案、色彩柱的設定畫像的顯示例之說明圖。

〔第 31 圖 B〕

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(78)

係顯示自動設定的設定畫像的顯示例之說明圖。

如圖所示，自動設定的情況下，當「按鈕」的值為「S T A R T」的時候，其標題所示的參數會自動地被進行設定。又，此時，在於區域 A r 1 中會顯示出表示：來自攝影機的回應之資料，例如：當測試正常結束時，會顯示出「C O M P L E T E D」之類的文字畫像。

〔第 3 2 圖 A〕

係顯示光圈的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

此圖所示的數值資料「F 5 . 6」的 F 值的轉換公式如下：

$$F = 132.8 \times (0.175^{(i / (0.35 \times 2^n))})$$

i = 16 位元資料 (介於 0 0 0 0 H ~ F F F F H)

n : 位元精度 (16 位元)

〔第 3 2 圖 B〕

係顯示總黑量的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

當「A B S O L U T E」為「O N」時表示以絕對值來處理資料，「O F F」時表示以相對值來處理資料。至於絕對值、相對值的意義，則說明於概要欄之內。而且，當「O N」時，滑動桿、數值的顯示係變成 0 ~ 1 0 0 % 的絕對值。

〔第 3 2 圖 C〕

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

象

五、發明說明(79)

係顯示總增益的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

係從機種設定檔案針對每一機種設定伺服增益。此為 S W 資料。

〔第 3 3 圖〕

係顯示 K n e e 飽和度的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

〔第 3 4 圖〕

係顯示 K n e e 及 K n e e 飽和度的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

「W H I T E C L I P」為「O N」時，表示限制器發生作用，「O F F」時，表示限制器不發生作用。

波形畫像的各點 P 1、P 2 及 P 3 的移動方向係為箭頭所示的方向。

如圖所示，一面保持按下指標裝置 3 0 0 的按鍵的狀態，將指標 P o 對準波形畫像中以虛線圓圈表示的點 P 1、P 2 或 P 3，然後移動指標裝置 3 0 0，波形 L 1 就朝各點 P 1、P 2、P 3 以實線的箭頭所示方式發生變化。而且，滑動桿等亦隨著連動變化，而且滑動桿的右側的數值顯示用的區域內的數值亦隨著連動變化。

而且，對於 K n e e 之白色限制器；對於白色限制器之 K n e e 也將各自的狀態反映於曲線圖的顯示上。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(80)

[第 3 5 圖]

係顯示 K n e e 及 K n e e 飽和度的參數設定畫像的顯示例(維修用)之說明圖。

[第 3 6 圖 A]

係顯示整體 V (垂直)調變的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

[第 3 6 圖 B]

係顯示 K n e e 的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

利用「W H I T E C L I P」的右側的按鈕之 O N / O F F , 即使在於 K n e e 的項目中亦可控制白色限制器之 O N / O F F 。

[第 3 7 圖 A]

係顯示白色限制器的參數設定畫像的顯示例之說明圖。此圖中, 供以輸出波形的按鈕(「W A V E F O R M > >」)並未被指標裝置 3 0 0 的按鍵進行「單按」, 因此並非處於「O N」的狀態。

可利用「K n e e」的按鈕之 O N / O F F , 即使在於白色限制器的項目中亦可控制 K n e e 之 O N / O F F 。

[第 3 7 圖 B]

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(81)

係顯示亦示出波形之白色限制器的參數設定畫像的顯示例之說明圖。此圖中，供以輸出波形的按鈕（「WAVE FORM >>」）被指標裝置300的按鍵進行「單按」，因此處於「ON」的狀態。所以顯示出波形畫像。又，KP係代表KNEE點；WC OFF表示白色限制器OFF。如此圖所示般，標題「KNEE」的按鈕係處於「OFF」的狀態。當此一按鈕處於「ON」狀態時，係以箭頭所示的波形畫像的虛線部份的方式來執行針對於超過Knee點之位準的調整。

〔第38圖A〕

係顯示細緻度位準的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

〔第38圖B〕

係顯示亦示出波形細緻度位準的參數設定畫像的顯示例之說明圖。如圖所示般，利用指標裝置300將點P朝實線箭頭所示的方向移動，即可進行細緻度位準的調整。但是，在於波形畫像的底部則如虛線所示，不能變更寬度。此外，中間的虛線與虛線之間的大小係當作細緻度的位準。0%代表位準0%，100%代表位準100%。

〔第39圖A〕

係顯示水平垂直比的參數設定畫像的顯示例之說明圖

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明(82)

。「H / V R A T I O」係表示：將整體當成100%，利用滑動桿分割H和V，各佔多少%。以±99%的相對值表示的時候，將整體當作-99~99，而免除H、V%的顯示畫面，係以和其他的滑動桿同樣的方式來顯示相對值。「H / V R A T I O」有時候係以±99的相對值來顯示，愈趨於100%，其相對值愈高。

〔第39圖B〕

係顯示灰階混合比的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

〔第40圖〕

係顯示亦示出波形之灰階混合比的參數設定畫像的顯示例之說明圖。滑動桿的上部係顯示著「PRE」、「POST」。這種情況，「PRE」為「100%」，亦即將灰階混合的前後比的「前」當作100%，因此如虛線橢圓所示般，無論視訊位準較低或較高的情況，均趨於同程度的細緻度。

又，滑動桿的顯示狀態係以相對值顯示的情況。

這種情況，0代表前後比為 50%：50%
 -99代表前後比為 100%：0%
 +99代表前後比為 0%：100%

〔第41圖〕

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

象

五、發明說明(83)

係顯示亦示出波形之灰階混合比的參數設定畫像的顯示例之說明圖。這種情況「POST」為「100%」，亦即，係以灰階混合的前後比的「後」當作100%，因此如虛線橢圓所示般，當視訊位準較低時，細緻度量變小，視訊位準較高時，細緻度量變大。

〔第42圖〕

係顯示R、G、B混合的參數設定畫像的顯示例之說明圖。在於「H-DTL」的「MIX RATIO」的滑動桿中，G的50%為固定值，剩下的部份利用滑動桿來分割R和B，分別顯示各自多少%。

在於「V-DTL」的「V-DTL MODE」的兩個按鈕內，當選擇了與這種顯示狀態相反的「NAM」時，係變成與混合比無關，因此無法進行資料的變更。

又，在於下方所顯示的滑動桿中，係如圖所示般地顯示兩支滑動桿，藉此以分割R、G和B，並顯示出各自為多少%。這個桿的顯示畫像係表示R：B以及RB：G的比值。因此，當改變R：B的時候，RB：G的桿雖然不動，但是當移動RB：G的桿時，R：B也是以相同的比進行移動，因此R：B的桿亦隨著連動。

〔第43圖A〕

係顯示細長細緻度的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(84)

[第 4 3 圖 B]

係顯示亦示出波形之細長細緻度的參數設定畫像的顯示例之說明圖。係將顯示於此波形畫像上的實線箭頭所示的寬度當作 S L I M R A T I O (細長比) , 以細緻度波形的中心點作為中心, 細緻度的寬度逐漸變細。

[第 4 3 圖 C]

係顯示傾斜細緻度的參數設定畫像的顯示例之說明圖。虛線區域內所顯示的數值資料係 0 % 並不帶有斜方向的細緻度。100 % 的話, 則在於斜方向帶有最大調整度的細緻度。此外, 有時亦可用 ± 99 的相對值來顯示。

[第 4 4 圖 A]

係顯示「H (水平) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 4 4 圖 B]

係顯示亦示出波形的「H (水平) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。係顯示在第 4 4 圖 A 所示的參數設定畫像上, 利用指標裝置 300 來將波形顯示用的按鈕予以「ON」時的顯示例。如圖所示, 係在於點 P 1 或 P 2 的位置, 將指標裝置 300 的按鍵押下, 然後朝箭頭方向移動, 藉此改變水平方向的白色位準的寬度 W 或黑色

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(85)

位準的寬度 B。當然，隨著連動的滑動桿的顯示狀態、數值也會被變更。

「MASTER LEVEL」有時候會因為所連接的攝影機之種類不同而無法使用，因此當這種情況下，例如：係不顯示出這個項目，或者利用加上網線而在於顯示上予以掩罩起來，令其無法進行接達 (access)。

在於滑動桿上，也有±99的相對值資料的時候。此時，以“+”表示施加限制的方向，以“-”表示開放限制的方向。

又，當限制器的位準為0%的時候，則不施加限制，因此，細緻度可隨著細緻度的位準而附加最大值。

另一方面，當限制器的位準為100%的時候，限制值最大，因此不附加細緻度。

[第45圖A]

係顯示V(垂直)限制器的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第45圖B]

係顯示亦示出波形之用來顯示V(垂直)限制器的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

係顯示在第45圖A所示的參數設定畫像上，利用指標裝置300來將波形顯示用的按鈕予以「ON」時的顯示例。如圖所示，係在於點P1或P2的位置，將指標裝

五、發明說明(86)

置 3 0 0 的按鍵押下，然後朝箭頭方向移動，藉此改變垂直方向的白色位準的寬度 W 或黑色位準的寬度 B。當然，隨著連動的滑動桿的顯示狀態、數值也會被變更。

〔第 4 6 圖〕

係顯示 K n e e 口徑 (a p e r t u r e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔第 4 7 圖〕

係也顯示了波形之用來顯示 K n e e 口徑 (a p e r t u r e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

當「K N E E」的按鈕 O F F 時，K P (K n e e 點) 的顯示消失，波形畫像係變成線性的階段波形畫像。細緻度的附加方式、以及 H、V、黑色、白色的細緻度位準都變成「 $\times 1.0$ 倍」。當「K N E E」的按鈕 O N 時，且「K N E E A P E R T U R E (K n e e 口徑)」的按鈕 O F F 的情況下，雖然 K n e e 係數會加諸到較之 K n e e 點更為上方的階段，但是細緻度位準則變成固定於「 $\times 1.0$ 倍」。

可藉由改變滑動桿或數值顯示而設定資料。至於波形畫像則是隨著滑動桿連動而發生變化，但是，移動波形畫面所為之設定的變更則不限於此。

至於“位準”方面，當「 $\times 1.0$ 」時，係與 K n e e 點下方的細緻度相同之位準；當「 $\times 2.0$ 」時

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(87)

，係為 K n e e 點下方的細緻度的兩倍；當「 $\times 0$ 」時，位於 K n e e 點上方的細緻度將消失。

在於以虛線橢圓所示的波形部份中，關於較之 K n e e 點的上方的位準之細緻度，係用來調整黑色、白色的細緻度位準。

顯示在波形畫像的下方的「H」、「V」的按鈕（當「H」被選擇時）係用來將顯示出來的波形畫像切換到 H、V 的其中一方的波形畫像時所用的按鈕。

[第 48 圖]

係也顯示了波形之用來顯示 K n e e 口徑 (a p e r t u r e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 49 圖 A]

係顯示依存強度 (L e v e l D e p e n d) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 49 圖 B]

係也顯示出波形之用來顯示依存強度 (L e v e l D e p e n d) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

將波形畫面上所示的點 P 1 朝箭頭方向移動時，增益值被改變，將點 P 2 朝箭頭方向移動時，「A R E A (區域)」被改變，此時，以虛線橢圓所示的範圍的波形畫像係連動而移動。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(88)

[第 5 0 圖]

係也顯示出波形之用來顯示依存強度 (L e v e l D e p e n d) 的參數設定畫像之顯示例 (維修用) 的說明圖。詳細地說，除了「 T R A N S (傳輸方式) 」之外，係與第 4 9 圖同樣。這個傳輸方式係可改變區域與傳輸點之間的寬度。

[第 5 1 圖]

係顯示緊縮化 (C r i s p e n i n g) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 1 圖 A]

係顯示緊縮化 (C r i s p e n i n g) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 1 圖 B]

係也顯示出波形之用來顯示緊縮化 (C r i s p e - n i n g) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 2 圖]

係也顯示出波形之用來顯示緊縮化 (C r i s p e - n i n g) 的參數設定畫像之顯示例 (維修用) 的說明圖。

。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(89)

將波形畫像的點 P 1 朝箭頭所示方向移動的話，就可改變位準。

〔第 5 3 圖係顯示膚色 (S k i n T o n e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

「 P H A S E (相位) 」係可在於 0 ~ 3 6 0 度之間改變。

〔第 5 4 圖〕

係顯示膚色 (S k i n T o n e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔第 5 5 圖〕

係也顯示出波形之用來顯示膚色 (S k i n T o n e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

在於「 S K I N T O N E 1 」和「 S K I N T O N E 2 」之內，其按鈕處於 O N 狀態的一方係可進行設定。

〔第 5 6 圖〕

係也顯示出波形之用來顯示膚色 (S k i n T o n e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

「 W I D T H 」係相位的寬度。

〔第 5 7 圖〕

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(90)

係顯示細緻化區域 (D e t a i l A r e a) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 7 圖 A]

係顯示細緻化區域 (D e t a i l A r e a) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 7 圖 B]

係也顯示出波形之用來顯示細緻化區域 (D e t a i l A r e a) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 8 圖]

係顯示黑度 (B L A C K) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 8 圖 A]

係顯示黑度 (B L A C K) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 8 圖 B]

係也顯示出波形之用來顯示黑度 (B l a c k) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 5 9 圖]

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(91)

係顯示白度 (W h i t e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 6 0 圖]

係也顯示出波形之用來顯示白度 (W h i t e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

「 A B S O L U T E 」的按鈕處於 O N 狀態時，係以絕對值來處理資料，處於 O F F 狀態時，係以相對值來處理資料。當「 A B S O L U T E 」的按鈕處於 O N 狀態時，滑動桿的顯示係以 0 ~ 1 0 0 % 的方式來顯示。

[第 6 1 圖]

係顯示顯示設定黑度 (B l a c k S e t) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 6 2 圖] 係顯示光斑 (F l a r e) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 6 3 圖]

係顯示矩陣 (M a t r i x) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 6 4 圖]

係也顯示出波形之用來顯示矩陣 (M a t r i x)

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(92)

的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔第65圖A〕

係供以說明矩陣之說明圖。

當標題「MATRIX」處於「OFF」，「CONTROL」處於「OFF」時，係顯示利用亮度Y、色差R-Y、B-Y的公式所求出的預設值（無補正係數）的點（波形畫像中的“X”）。

當「MATRIX」處於「OFF」，「CONTROL」處於「ON」時，係針對於預設值進行a~f值的設定（乘上）而求出R'、G'、B'，將這些代入Y、R-Y、B-Y，並顯示所求出的點。

當「MATRIX」處於「ON」，「CONTROL」處於「OFF」時，係利用以硬體方式設定好的預設值係數來求出R'、G'、B'，將這些代入Y、R-Y、B-Y，並顯示所求出的點。

當「MATRIX」處於「ON」，「CONTROL」處於「ON」時，係針對於以硬體方式設定好的預設值係數進行a~f值的設定（乘上）而求出R'、G'、B'，將這些代入Y、R-Y、B-Y，並顯示所求出的點。

$$Y = 0.587G + 0.299R + 0.114B$$

$$R - Y = -0.587G + 0.701R - 0.114B$$

$$B - Y = -0.587G - 0.299R + 0.886B$$

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

線

五、發明說明(93)

$$R' = R + a (G - R) + b (B - R)$$

$$G' = G + c (R - G) + d (B - G)$$

$$B' = B + e (R - B) + f (G - B)$$

$$a = (G - R) \text{ R 的值}$$

$$b = (B - R) \text{ R 的值}$$

$$c = (R - G) \text{ R 的值}$$

$$d = (B - G) \text{ R 的值}$$

$$e = (R - B) \text{ R 的值}$$

$$f = (G - B) \text{ R 的值}$$

設定從 a 至 f 的係數以求得 R' 、 G' 、 B' ，將這些代入 Y 、 $R - Y$ 、 $B - Y$ ，以求出在於向量上的點。

所顯示的點，係在於色彩柱的 8 種顏色內除了灰色和黑色以外的 6 種顏色，將 R 、 G 、 B （乘上的時候係為 R' 、 G' 、 B' ）代入 Y 、 $R - Y$ 、 $B - Y$ 的公式，以計算出 $R - Y$ 、 $B - Y$ 的值，並將各點顯示在於向量上。

黃色（ Y ）、綠藍（ CY ）、綠（ G ）、桃紅（ M ）、紅（ R ）、藍（ B ）

以向量顯示時， $R - Y$ 係以 $R - Y / 1.14$ 來計算後顯示出來， $B - Y$ 係以 $B - Y / 2.03$ 來計算後顯示出來。

[第 65 圖 B]

係供以說明矩陣 $O F F$ 時的狀態之說明圖。

（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

泉

五、發明說明(94)

〔第66圖A〕

係顯示灰階係數 (Gamma) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

「COURSE」的開關係供選擇灰階係數曲線之用。又，利用滑動桿所為之調整乃係乘上所選擇的灰階係數曲線。

〔第66圖B〕

係也顯示出波形之用來顯示灰階係數 (Gamma) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

「COURSE」的開關係供選擇灰階係數曲線之用。「GAMMA」的按鈕OFF時，波形畫像的波形變成線性的直線。點P係如箭頭所示般，朝垂直於波形的方向移動。

〔第67圖〕

係顯示黑度・灰階係數 (Black - Gamma) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔第67圖A〕

係顯示黑度・灰階係數 (Black - Gamma) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔第67圖B〕

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

泉

五、發明說明(95)

係也顯示出波形之用來顯示黑度·灰階係數 (B l a c k - G a m m a) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 6 8 圖]

係也顯示出波形之用來顯示「 K n e e 」、「白度限制器 (W h i t e C l i p)」、「灰階係數 (G a m m a)」、「黑度·灰階係數 (B l a c k - G a m m a)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

M、R、G及B的按鈕係用來選擇到底是對於哪一個訊號的設定。

又，當選擇「 M I X 」時，對應於左側的標題的功能係處於被混合的狀態，並顯示出波形畫像。

[第 6 9 圖]

係也顯示出波形之用來顯示「 K n e e 」、「白度限制器 (W h i t e C l i p)」、「灰階係數 (G a m m a)」、「黑度·灰階係數 (B l a c k - G a m m a)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 7 0 圖]

係顯示黑遮光 H (B l a c k S h a d i n g H) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

「 A U T O B L A C K S H A D I N G 」按鈕係

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(96)

與「A U T O S E T U P」相同的處理方式。

[第 7 1 圖]

係顯示黑遮光 V (B l a c k S h a d i n g V) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 7 2 圖]

係也顯示出波形之用來顯示黑遮光 H / V (B l a c k S h a d i n g H / V) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

H、V、R、G 及 B 係用來選擇到底是對於哪一個項目的設定。

[第 7 3 圖]

係顯示白遮光 H (W h i t e S h a d i n g H) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。「E X T E N D - E R」按鈕係用來顯示是否已經獲得來自鏡頭系統之資訊，並非設定用。

[第 7 4 圖]

係顯示白遮光 H (W h i t e S h a d i n g H) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第 7 5 圖]

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(97)

係也顯示出波形之用來顯示白遮光 H / V (W h i -
t e S h a d i n g H / V) 的參數設定畫像之顯示
例的說明圖。

「 E X T E N D E R 」 按鈕係只是用來顯示狀態者。

〔 第 7 6 圖 A 〕

係顯示 V 調變遮光 (V M o d u l a t i o n
S h a d i n g) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔 第 7 6 圖 B 〕

係也顯示出波形之用來顯示 V 調變遮光 (V M o -
d u l a t i o n S h a d i n g) 的參數設定畫像之
顯示例的說明圖。

M 、 R 、 G 及 B 的選擇係進行顯示波形的切換之按鈕
。

〔 第 7 7 圖 A 〕

係顯示傳輸方式 (T r a n s m i t) 的參數設定畫
像之顯示例的說明圖。

〔 第 7 7 圖 B 〕

係顯示麥克風 (M i c) / 音源線 (L i n e) 的參
數設定畫像之顯示例的說明圖。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

泉

五、發明說明(98)

[第78圖]

係顯示麥克風(M i c) / 音源線(L i n e)的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

在「I N P U T S E L E C T」的項目下「L I - N E」被人選擇時，並未使用「P O W E R S E L E - C T」，因此，如圖所示般被遮蓋起來。

[第79圖]

係顯示外部聲音輸入源(I n c o m)的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第80圖]

係顯示循軌器(T r a c k e r)及外部命令(E x t e r n a l C o m m a n d)的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第80圖A]

係顯示循軌器(T r a c k e r)的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

[第80圖B]

係顯示外部命令(E x t e r n a l C o m m a - n d)的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(99)

〔第81圖〕

係也顯示出圖表之NTSC的情況下之混合矩陣(Matrix Mix)的參數設定畫像之顯示例的說明圖。圖中，“●”的部份代表已經混合的聲音資料；“○”的部份代表雖然可以混合，但是目前尚未混合。又，此圖中所顯示的「INCOM-1」、「INCOM-2」、「INCOM1」、「INCOM2」、「TRACKER」、「PGM」係代表與第29圖中所使用的符號所示的聲音訊號相同者。這個「Matrix」係第29圖所示的矩陣電路中的處理，其控制乃係根據電腦100的畫面上之這個第81圖以後的參數設定畫像上的設定內容，而被第28圖所示的控制器580所進行控制。

A~E的按鈕係可因選擇而對應於「OUTPUT AUDIO」的各項目的括弧內的英文字母，係用以設定各混合位準。可藉由選擇輸出系統而進行選擇與其相關的混合比。

至於圖中下方所示的開關群之設定，「無混合之點」係選擇“0”。如果在PGM-1、PGM-2及PGM-3時，PGM被混合的話，則在於INCOM-1、INCOM-2、TRACKER時，PGM就不被混合。

〔第82圖〕

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(100)

係也顯示出圖表之 N T S C 的情況下之混合矩陣 (M a t r i x M i x) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。在圖中上部所示的矩陣的波形畫像中，P G M 如果是在其中一方「M I X O N」的話，另一方就是「M I X O F F」。又，「A : P G M S E L E C T」、「B : P G M S E L E C T」、「C : P G M S E L E C T」的開關係用來選擇將進行混合的 P G M 的種類者。

在下方所示的滑動桿則是用以設定各輸出位準者。

〔第 8 3 圖〕

係也顯示出圖表之 P A L 的情況下之混合矩陣 (M a t r i x M i x) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔第 8 4 圖〕

係也顯示出圖表之 P A L 的情況下之混合矩陣 (M a t r i x M i x) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

〔第 8 5 圖〕

係也顯示出圖表之 P A L 的情況下之混合矩陣 (M a t r i x M i x) 的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

五、發明說明(101)

〔第86圖〕

係顯示記憶體存取處理用的顯示例之說明圖。

此項目係供對於數位LSI的埠資料及記憶體(攝影機或CCU的記憶體)直接設定資料或者抽出供查核用的資料之用。這個項目與不同於參數設定用應用軟體，亦另外存在的應用軟體。

此處可以設定的對象資料係有：

LSI埠的資料之設定、I/O埠的資料之設定、EPROM維修用資料的設定、灰階係數表的資料之設定、其他關於指定的記憶體的資料之設定等。

〔第87圖〕

係顯示「LSI的埠設定用的顯示例」之說明圖。

設定資料的變更係藉由對於各位址(左側的數值)直接改寫資料而進行的。但是，關於附有上下的UP/DOWN按鈕的位址，該位址的資料係表示可利用連續可變方式來控制的資料，藉由UP/DOWN按鈕，可在於“00”~“FF”之間，以連續方式改變資料。這種視窗畫像係針對每一種LSI存在的。

〔實施例之效果〕

茲由上述說明可知，本實施例係製作成：採用圖形化使用者介面，以執行攝影機、CCU的設定，因此可帶給

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明(102)

操作人員更容易操作的環境，藉此可提高設定之效率，同時具有：可正確且確實地進行設定之效果。

此外，於上述實施例中，雖然是以從電腦100將參數資料供給到攝影機、CCU的情況為中心來進行說明，但是，在於上述第30圖～第87圖的顯示例中，以及在於上述實施例的說明當中也曾有提及，將參數資料保持原樣，並不供給到攝影機、CCU，而只將電腦100之參數設定用視窗上所變更的變更量（亦即，只將相對值資料）當作參數資料供給到攝影機、CCU的情況，就攝影機、CCU的回應性、映像的變化的程度而言，也是非常有效率。

如前所述，係因應於所輸入的資訊來改變「參數變更改用開關畫像」的顯示狀態，因應上述所輸入的資訊來改變「設定狀態顯示用畫像」，進而改變參數資料，再將變更後的參數或變化量傳送到被控制裝置，以執行被控制裝置的設定，所以不僅可提高設定的效率，又具有可正確且確實執行設定之效果。

如前所述，係因應利用輸入手段所輸入的資訊來改變正顯示於顯示手段中「參數變更改用開關畫像」的顯示狀態，以及「設定狀態顯示用畫像」的顯示狀態，以分別改變上述參數的值，並且將變更後的參數資料或者變化量傳送到被控制裝置，以執行被控制裝置的設定，所以不僅可提高設定的效率，又具有可正確且確實執行設定之效果。

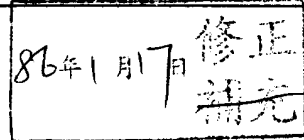
（請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁）

裝

訂

泉

五、發明說明(103)



【圖面之簡單說明】

第1圖係用以說明本發明之電子機器的設定方法及其系統之一實施例的概要之電子機器的設定系統之構成圖。

第2圖係用以說明第1圖所示的電子機器的設定系統的動作之流程圖。

第3圖係本發明的電子機器之設定方法及其系統所應用的攝影機設定系統的構成例所示的系統構成圖。

第4圖係第3圖所示的電腦100的內部構成例所示的構成圖。

第5圖係用以說明第4圖所示的電腦的主常式所執行的動作之流程圖。

第6圖係顯示第4圖所示的作業系統所示的初期畫像例之說明圖。

第7圖係顯示第4圖所示的作業系統被啟動後最初所顯示的「連接構成方式的視窗」之一例的說明圖。

第8圖係顯示參數的圖形視窗之一例的說明圖

第9圖係顯示能夠由第7圖所示的「連接構成方式的視窗」來顯示的主要的下拉式選單之一例的說明圖。

第10圖係顯示能夠由第9圖所示的下拉式選單更進一步顯示出來的下拉式選單(C H U：攝影機鏡頭單元側)之一例的說明圖。

第11圖係顯示能夠由第9圖所示的下拉式選單更進一步顯示出來的下拉式選單(C H U：攝影機鏡頭單元側

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (104)

) 之一例的說明圖。

第 1 2 圖係顯示能夠由第 9 圖所示的下拉式選單更進一步顯示出來的下拉式選單 (C C U : 攝影機控制單元側) 之一例的說明圖。

第 1 3 圖係用以說明能夠從第 8 圖所示的參數圖形視窗或者從第 9 圖所示的下拉式選單顯示的參數設定用視窗的基本之說明圖。

第 1 4 圖係顯示利用第 4 圖所示的電腦所執行的攝影機設定系統的主要處理之流程圖。

第 1 5 圖係顯示利用第 4 圖所示的電腦所執行的攝影機設定系統的主要處理之流程圖。

第 1 6 圖係顯示利用第 4 圖所示的電腦所執行的攝影機設定系統的主要處理之流程圖。

第 1 7 圖係用以說明第 1 6 圖所示的設定處理之流程圖。

第 1 8 圖係用以說明第 1 6 圖所示的設定處理之流程圖。

第 1 9 圖係用以說明第 1 7 圖所示的開關所執行的變更處理之流程圖。

第 2 0 圖係用以說明第 1 8 圖所示的滑動桿所執行的變更處理之流程圖。

第 2 1 圖係用以說明第 1 8 圖所示的數值所執行的變更處理之流程圖。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (105)

第 2 2 圖係用以說明第 1 8 圖所示的波形所執行的變更處理之流程圖。

第 2 3 圖係顯示在第 4 圖所示的電腦中所採用的傳送用的格式以及各種檔案的檔案格式之一例的說明圖。

第 2 4 圖係顯示第 3 圖所示的資料轉換器的內部構成例之構成圖。

第 2 5 圖係用以說明第 2 4 圖所示的資料轉換器的控制動作之流程圖。

第 2 6 圖係用以說明第 2 4 圖所示的資料轉換器的控制動作之流程圖。

第 2 7 圖係用以說明第 2 4 圖所示的資料轉換器的控制動作之流程圖。

第 2 8 圖係顯示第 3 圖所示的攝影機的映像系統的內部構成例的構成圖。

第 2 9 圖係顯示第 3 圖所示的攝影機的聲音系統的內部構成例的構成圖。

第 3 0 圖係顯示「快門」和「濾色鏡」的參數設定畫像的顯示例之說明圖，其中，第 3 0 圖 A 顯示「快門」的參數設定畫像的顯示例之說明圖，第 3 0 圖 B 顯示「濾色鏡」的參數設定畫像的顯示例之說明圖。

第 3 1 圖係顯示「測試圖案」、「色柱(B A R S)」、「自動設定」的設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 3 1 圖 A 係顯示「測試圖案」、「色柱(B A R S)

五、發明說明 (106)

」的設定畫像之顯示例的說明圖，第31圖B係顯示「自動設定」的設定畫像之顯示例的說明圖。

第32圖係顯示「光圈」、「整體黑度」、「整體增益」的各種參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第32圖A係顯示「光圈」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第32圖B係顯示「整體黑度」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第32圖C係顯示「整體增益」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第33圖係顯示「Knee飽和度」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第34圖係顯示「Knee」及「Knee飽和度」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第35圖係顯示「Knee」及「Knee飽和度」的參數設定畫像之顯示例（維修用）的說明圖。

第36圖係顯示「整體V（垂直）調變」及「Knee」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第36圖A係顯示「整體V（垂直）調變」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第36圖B係顯示「Knee」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第37圖係顯示「白度限制器（Whiteclip）」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第37圖A係顯示「白度限制器（White clip）」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第37圖B係也顯示了波形之用來顯示「白度

五、發明說明 (107)

限制器 (White clip) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 3 8 圖係顯示「細緻度 (Detail Level)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 3 8 圖 A 係顯示「細緻度 (Detail Level)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 3 8 圖 B 係也顯示了波形之用來顯示「細緻度 (Detail Level)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 3 9 圖係顯示「比例 (Ratio)」、「灰階混合比」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 3 9 圖 A 係顯示「比例 (Ratio)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 3 9 圖 B 係顯示「灰階混合比」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 0 圖係也顯示了波形之用來顯示「灰階混合比」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 1 圖係也顯示了波形之用來顯示「灰階混合比」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 2 圖係顯示 R 、 G 、 B 混合之參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 3 圖係顯示「細長 (Slim) 細緻度」、「傾斜 (Slant) 細緻度」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 4 3 圖 A 係顯示「細長 (Slim) 細緻度」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 4 3 圖 B 係也顯示了波形之用以顯示「細長 (Slim) 細緻度」的參數設定畫像之顯示

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (108)

例的說明圖，第 4 3 圖 C 係顯示「傾斜 (Slant) 細緻度」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 4 圖係顯示「H (水平) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 4 4 圖 A 係顯示「H (水平) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 4 4 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「H (水平) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 5 圖係顯示「V (垂直) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 4 5 圖 A 係顯示「V (垂直) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 4 5 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「V (垂直) 限制器」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 6 圖係顯示「Knee 口徑 (aperture)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 7 圖係也顯示了波形之用來顯示「Knee 口徑 (aperture)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 8 圖係也顯示了波形之用來顯示「Knee 口徑 (aperture)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 4 9 圖係顯示「依存強度 (Level Depend)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 4 9 圖 A 係顯示「依存強度 (Level Depend)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 4 9 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「依存強度 (Level Depend)」的參數設定畫像之顯示例的說明

五、發明說明 (109)

圖。

第 5 0 圖係也顯示出波形之用來顯示「依存強度 (Level Depend)」的參數設定畫像之顯示例 (維修用) 的說明圖。

第 5 1 圖係顯示「緊縮化 (Crispening)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 5 1 圖 A 係顯示「緊縮化 (Crispening)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 5 1 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「緊縮化 (Crispening)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 5 2 圖係也顯示出波形之用來顯示「緊縮化 (Crispening)」的參數設定畫像之顯示例 (維修用) 的說明圖。

第 5 3 圖係顯示「膚色 (Skin Tone)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 5 4 圖係顯示「膚色 (Skin Tone)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 5 5 圖係也顯示出波形之用來顯示「膚色 (Skin Tone)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 5 6 圖係也顯示出波形之用來顯示「膚色 (Skin Tone)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 5 7 圖係顯示「細緻化區域 (Detail Area)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 5 7 圖 A 係顯示「細緻化區域 (Detail Area)」的參數設定畫像之顯

五、發明說明 (110)

示例的說明圖，第 5 7 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「細緻化區域 (Detail Area) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 5 8 圖係顯示「黑度 (BLACK) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 5 8 圖 A 係顯示「黑度 (BLACK) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 5 8 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「黑度 (Black) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 5 9 圖係顯示「白度 (White) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 0 圖係也顯示出波形之用來顯示「白度 (White) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 1 圖係顯示顯示「設定黑度 (Black Set) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 2 圖係顯示「光斑 (Flare) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 3 圖係顯示「矩陣 (Matrix) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 4 圖係也顯示出波形之用來顯示「矩陣 (Matrix) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 5 圖係供以說明矩陣之說明圖。

第 6 6 圖係顯示「灰階係數 (Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 6 6 圖 A 係顯示「

五、發明說明 (111)

灰階係數 (Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 6 6 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「灰階係數 (Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 7 圖係顯示「黑度·灰階係數 (Black Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 6 7 圖 A 係顯示「黑度·灰階係數 (Black Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 6 7 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「黑度·灰階係數 (Black Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 8 圖係也顯示出波形之用來顯示「Knee」、「白度限制器 (White Clip)」、「灰階係數 (Gamma)」、「黑度·灰階係數 (Black Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 6 9 圖係也顯示出波形之用來顯示「Knee」、「白度限制器 (White Clip)」、「灰階係數 (Gamma)」、「黑度·灰階係數 (Black Gamma) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 0 圖係顯示「黑遮光 H (Black Shading H) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 1 圖係顯示「黑遮光 V (Black Shading V) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 2 圖係也顯示出波形之用來顯示「黑遮光 H / V (Black Shading H / V) 」的參數設定畫像之顯示例

五、發明說明 (112)

的說明圖。

第 7 3 圖係顯示「白遮光 H (White Shading H)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 4 圖係顯示「白遮光 H (White Shading H)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 5 圖係也顯示出波形之用來顯示「白遮光 H / V (White Shading H / V)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 6 圖係顯示「V 調變遮光 (V Modulation Shading)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 7 6 圖 A 係顯示「V 調變遮光 (V Modulation Shading)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 7 6 圖 B 係也顯示出波形之用來顯示「V 調變遮光 (V Modulation Shading)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 7 圖係顯示「傳輸方式 (Transmit)」、「麥克風 (Mic) / 音源線 (Line)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 7 7 圖 A 係顯示「傳輸方式 (Transmit)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 7 7 圖 B 係顯示「麥克風 (Mic) / 音源線 (Line)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 8 圖係顯示「麥克風 (Mic) / 音源線 (Line)」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 7 9 圖係顯示「外部聲音輸入源 (Incom)」的參

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

裝

訂

線

五、發明說明 (113)

數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 8 0 圖係顯示「循軌器 (Tracker) 」及「外部命令 (External Command) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，其中，第 8 0 圖 A 係顯示「循軌器 (Tracker) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖，第 8 0 圖 B 係顯示「外部命令 (External Command) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 8 1 圖係也顯示出圖表之 N T S C 的情況下之「混合矩陣 (Matrix Mix) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 8 2 圖係也顯示出圖表之 N T S C 的情況下之「混合矩陣 (Matrix Mix) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 8 3 圖係也顯示出圖表之 P A L 的情況下之「混合矩陣 (Matrix Mix) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 8 4 圖係也顯示出圖表之 P A L 的情況下之「混合矩陣 (Matrix Mix) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 8 5 圖係也顯示出圖表之 P A L 的情況下之「混合矩陣 (Matrix Mix) 」的參數設定畫像之顯示例的說明圖。

第 8 6 圖係顯示「記憶體存取處理用的顯示例」之說

五、發明說明 (114)

明圖。

第 8 7 圖係顯示「L S I 的埠設定用的顯示例」之說明圖。

(請先閱讀背面之注意事項再填寫本頁)

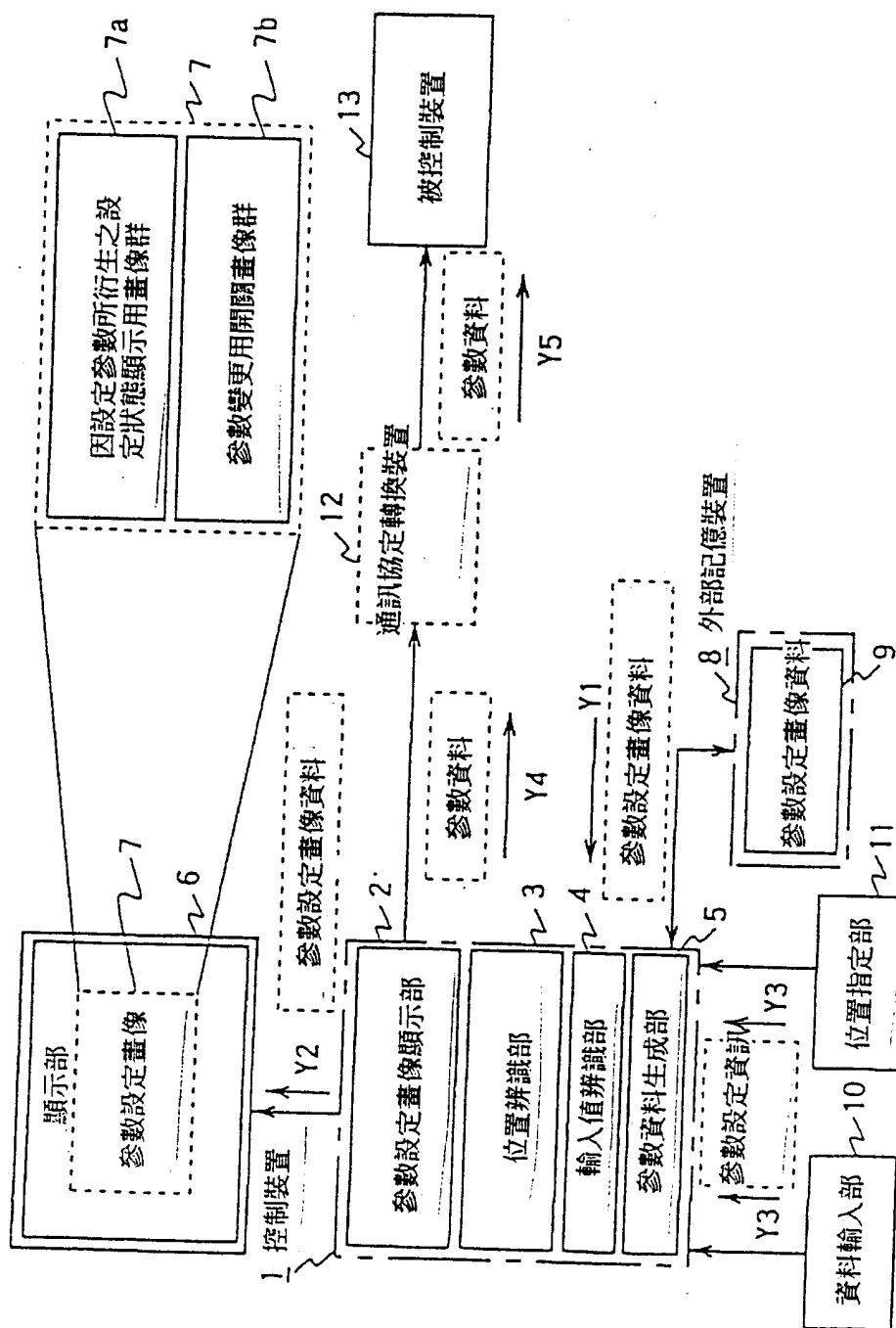
裝

訂

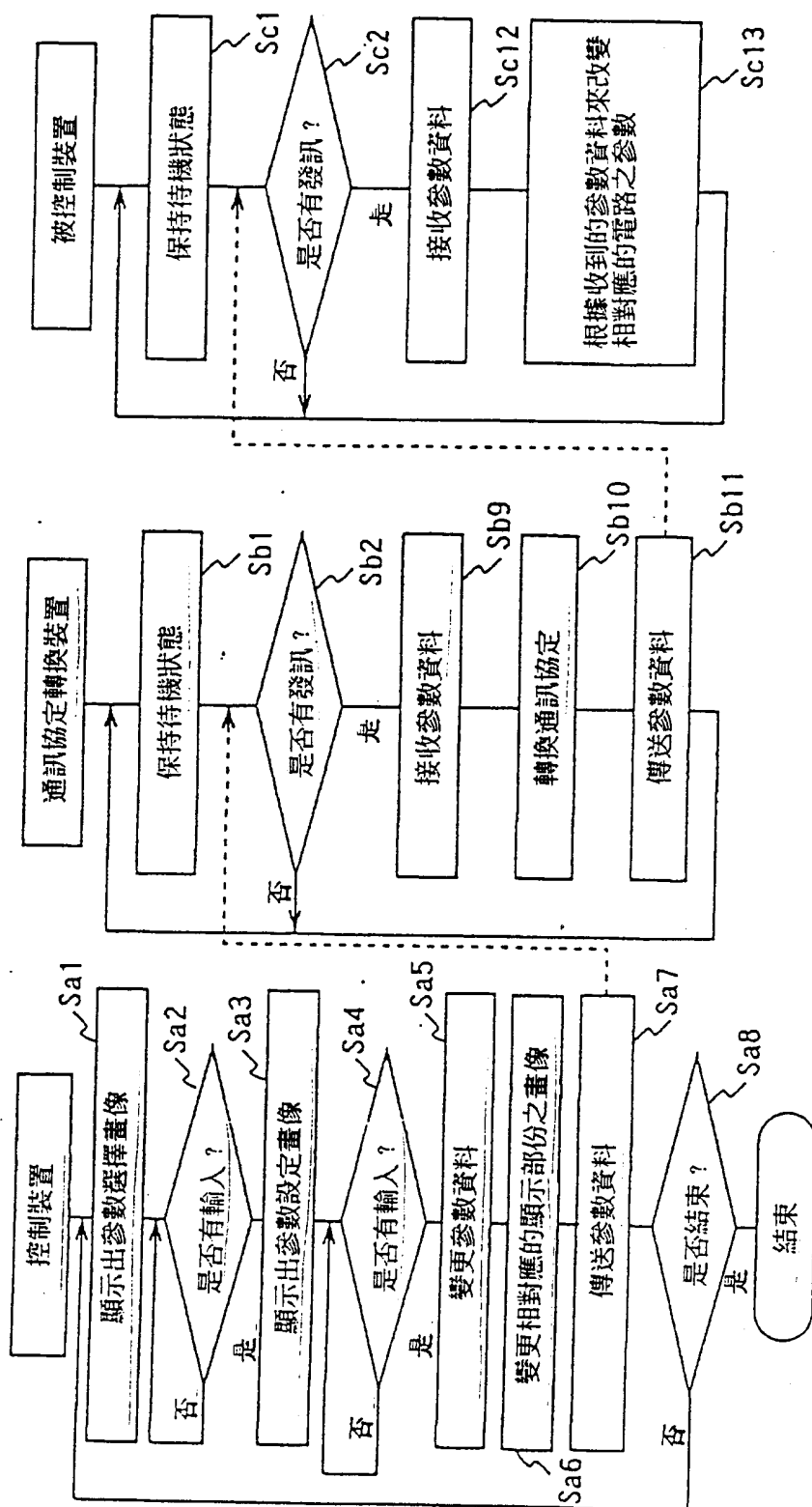
線

725470

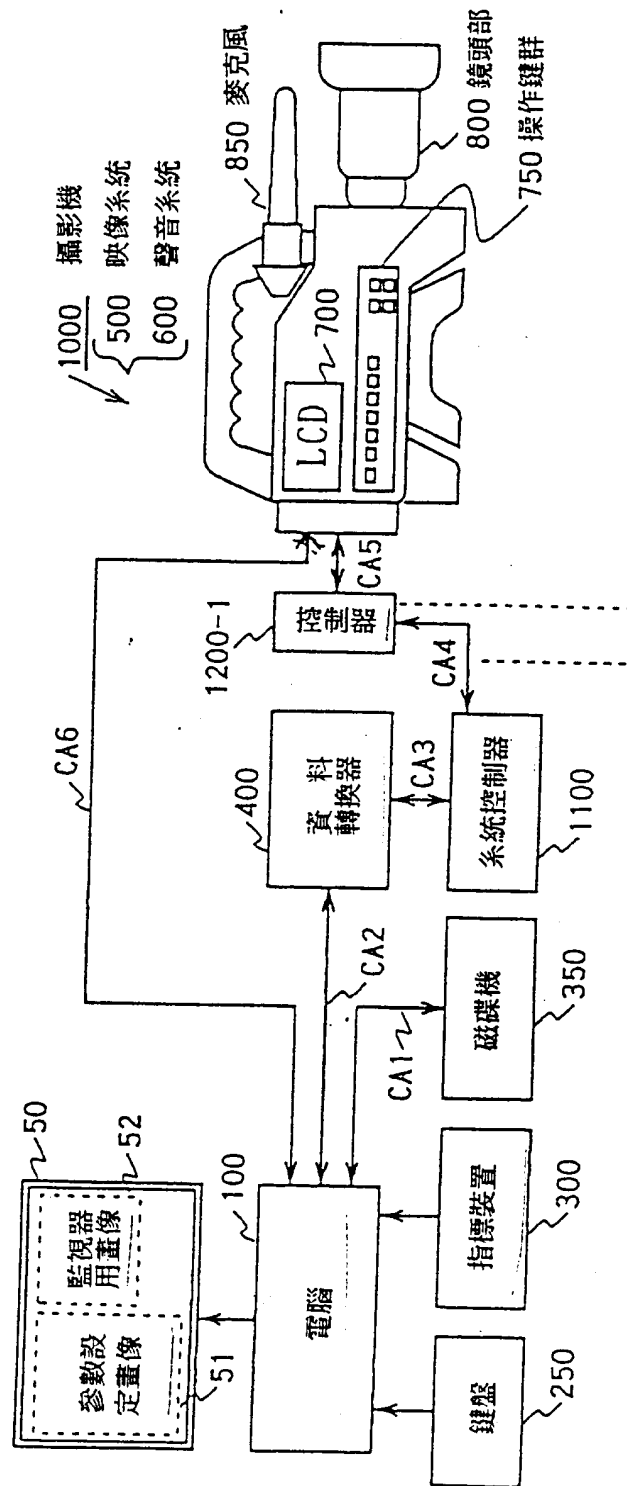
86年(用)7月修正補充



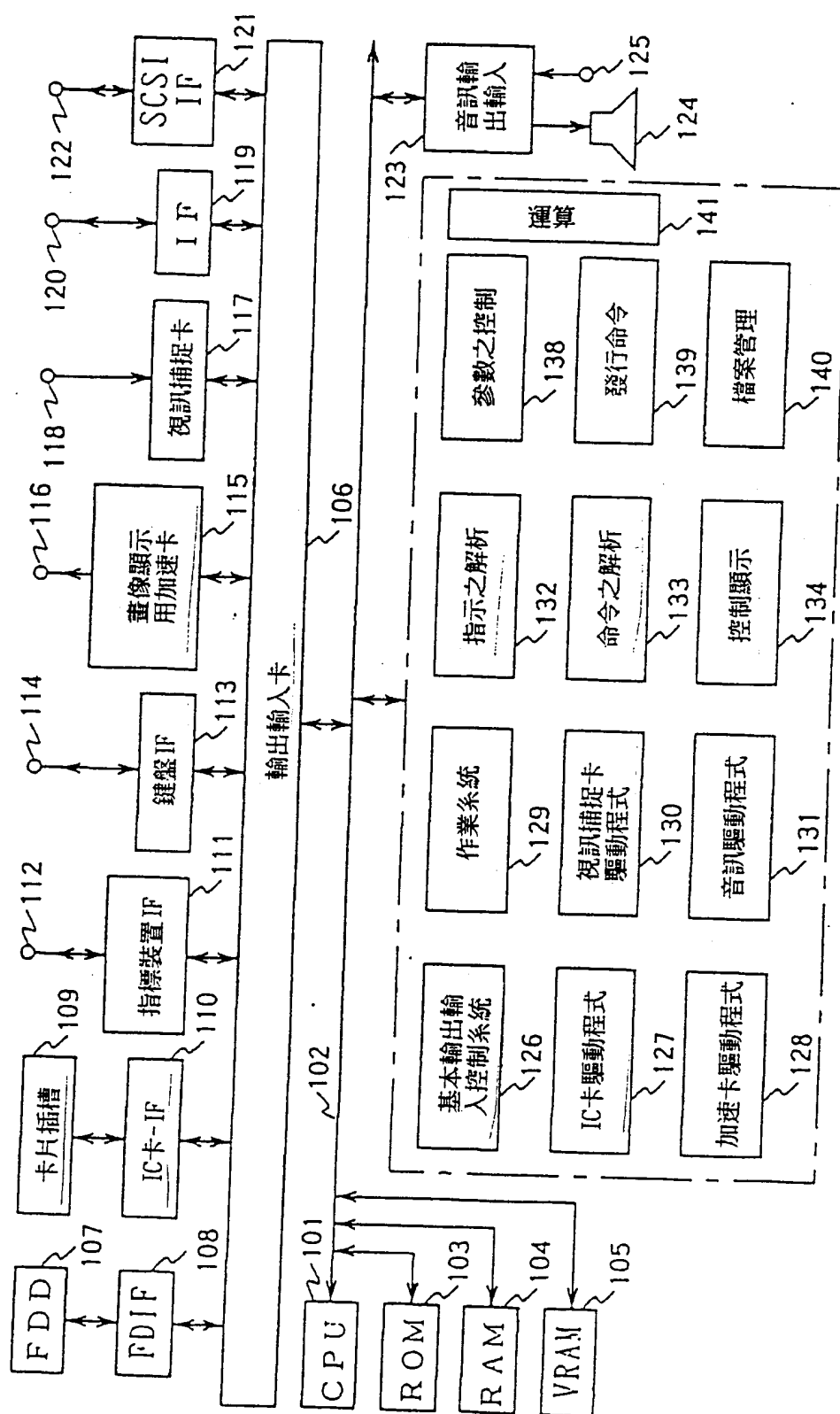
第1圖



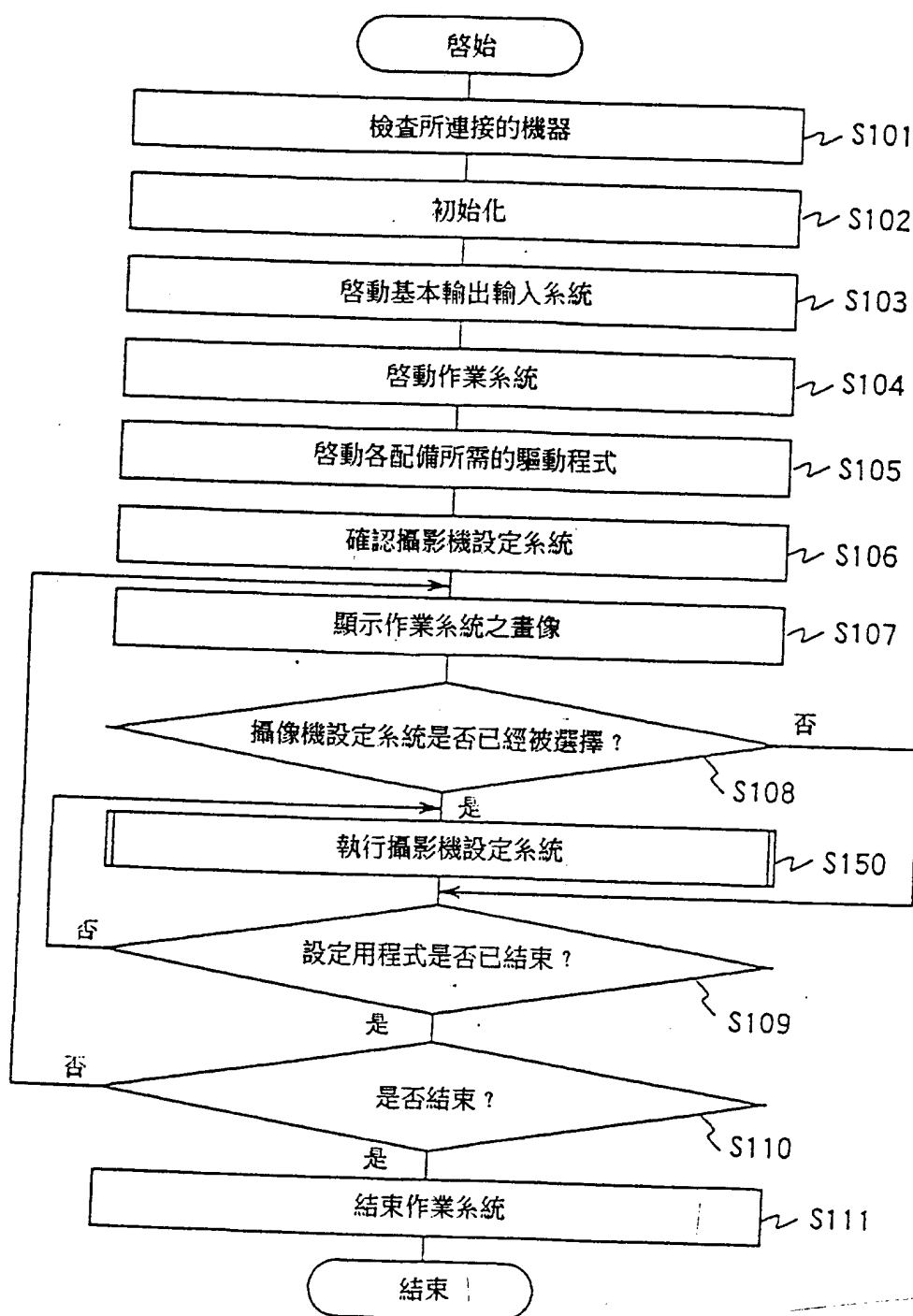
第2圖



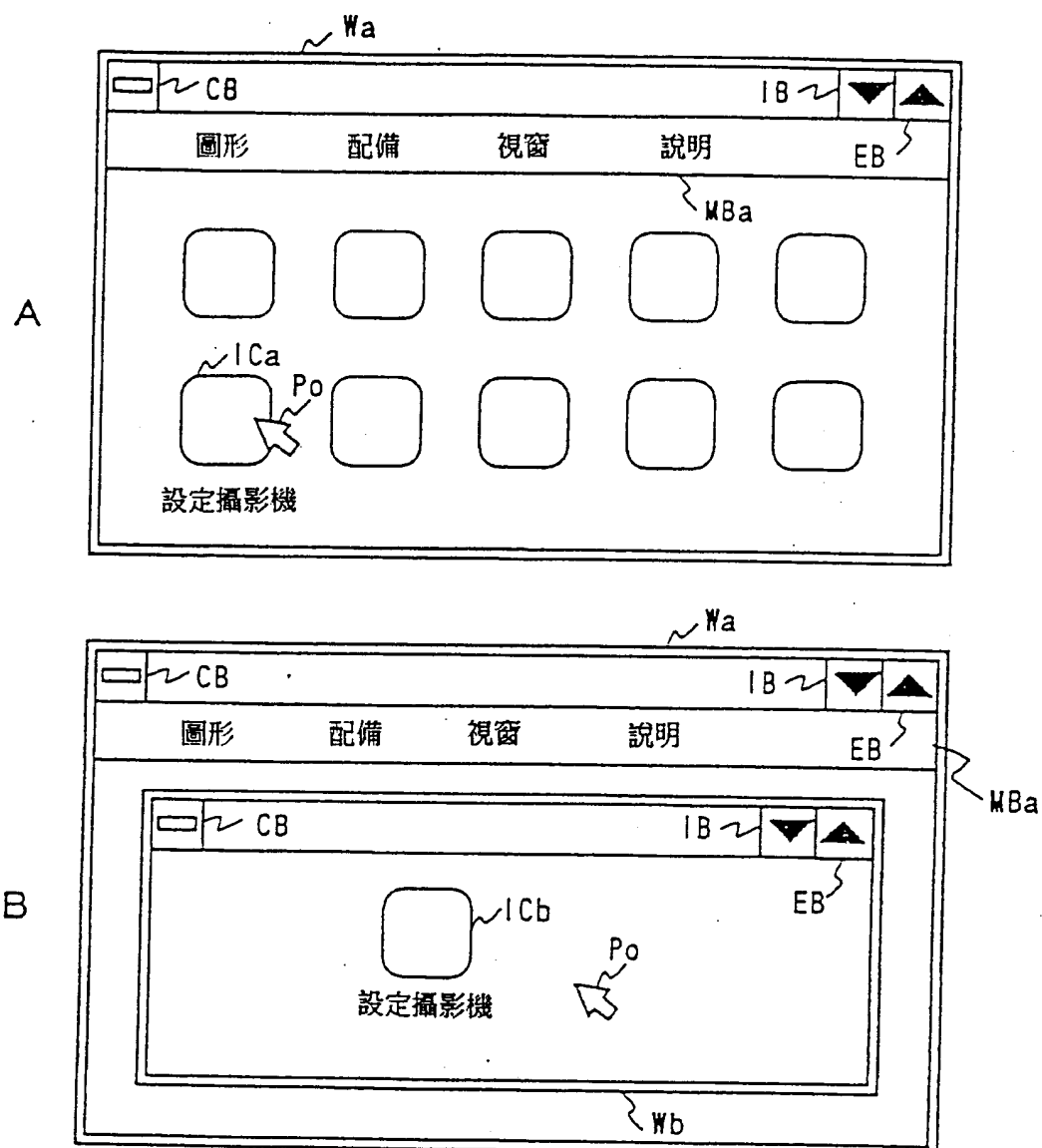
第3圖



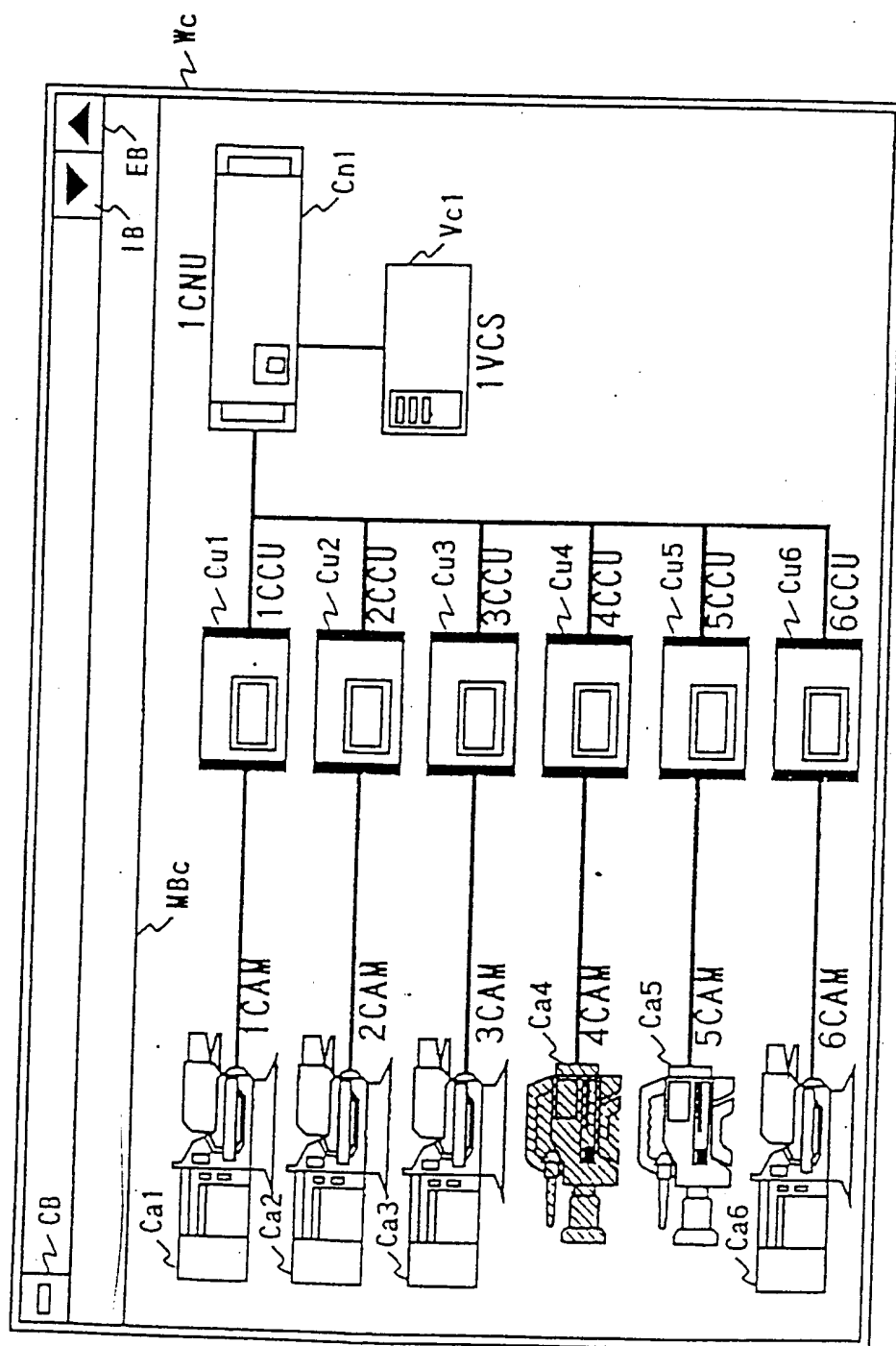
第4圖



第 5 圖



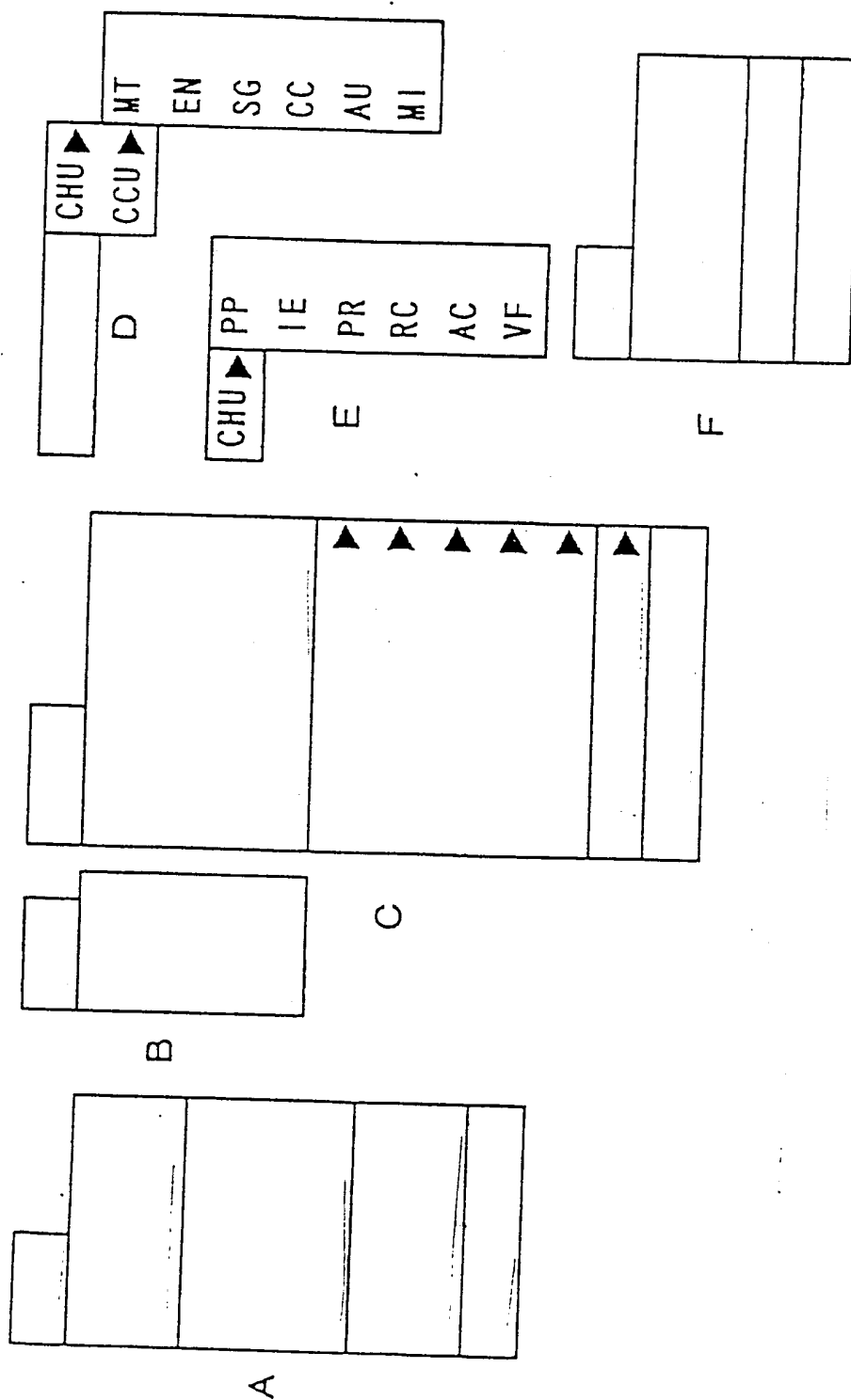
第 6 圖



第7圖

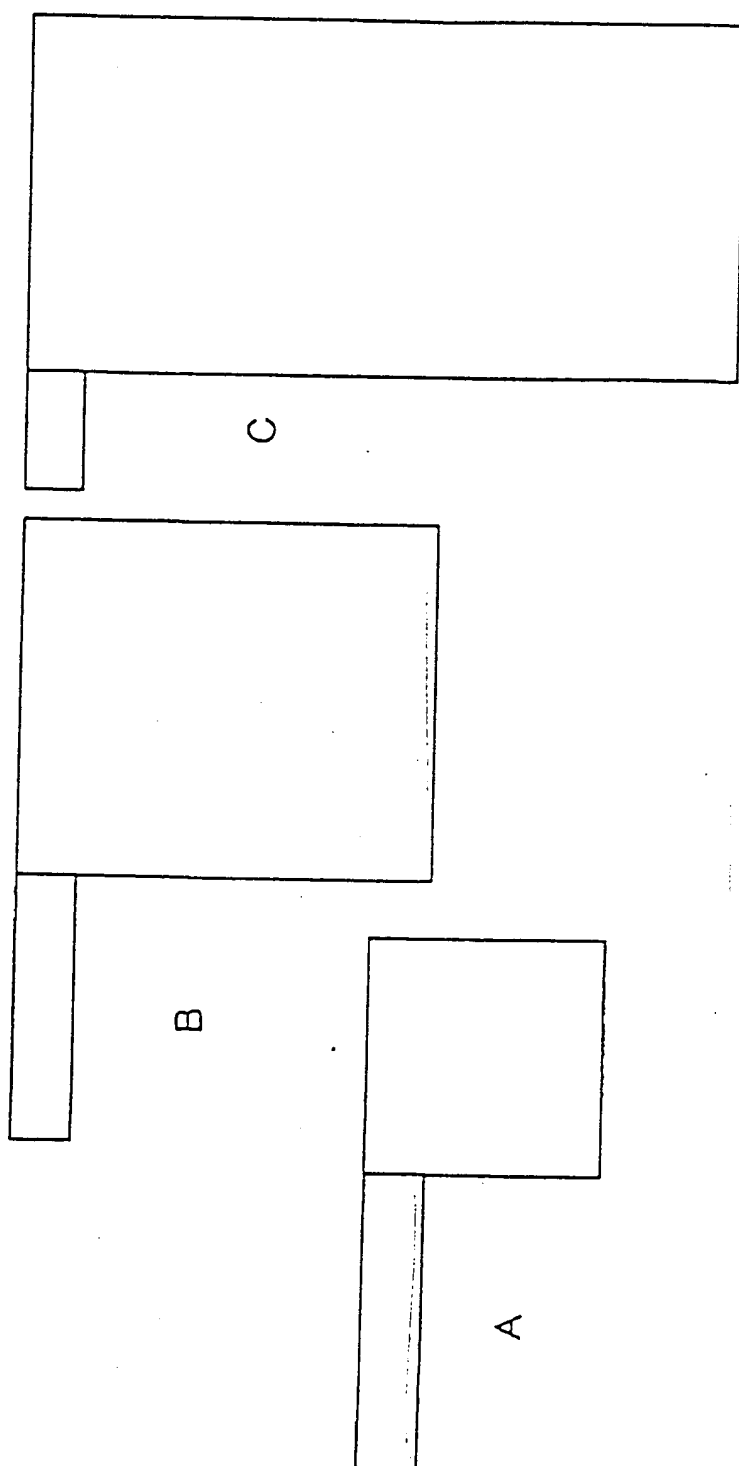
☐ CB		☒ MBd		☐ IB		☐ EB	
Shutter	☐	Filter	☐	Bars/Test Autosetup	☐		
Iris	☐	M Black	☐	M Gain	☐	Knee SAT	☐
Detail Level	☐	M/L Ratio	☐	Mix Ratio	☐	Slim Detail	☐
Knee Apt	☐	Level Dep	☐	Crispening	☐	Detail Area	☐
Black	☐	White	☐	Black set	☐	Flare	☐
W SH H	☐	W SH V	☐	V MOD SH	☐	Matrix	☐
Transmit	☐	Mic/Line	☐	Matrix Mix	☐	Matrix Output	☐
				Incom		Tracker	Ext comm

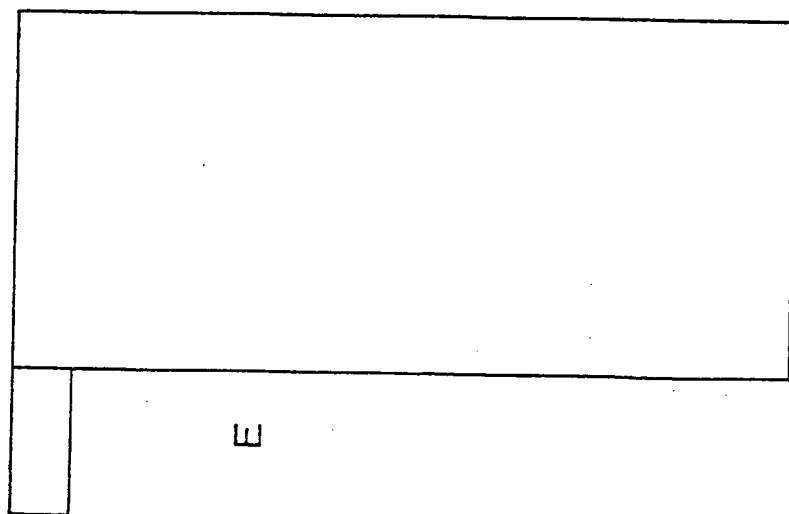
圖
8
榮



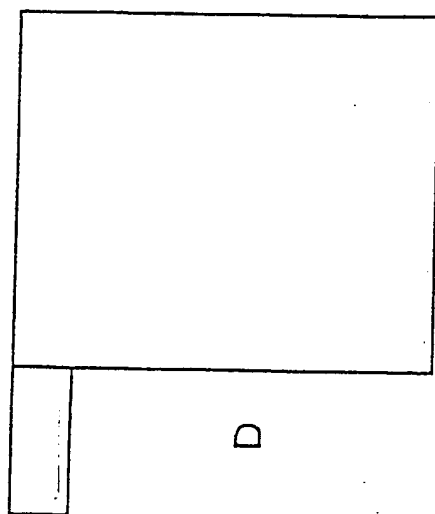
第 9 圖

第10圖

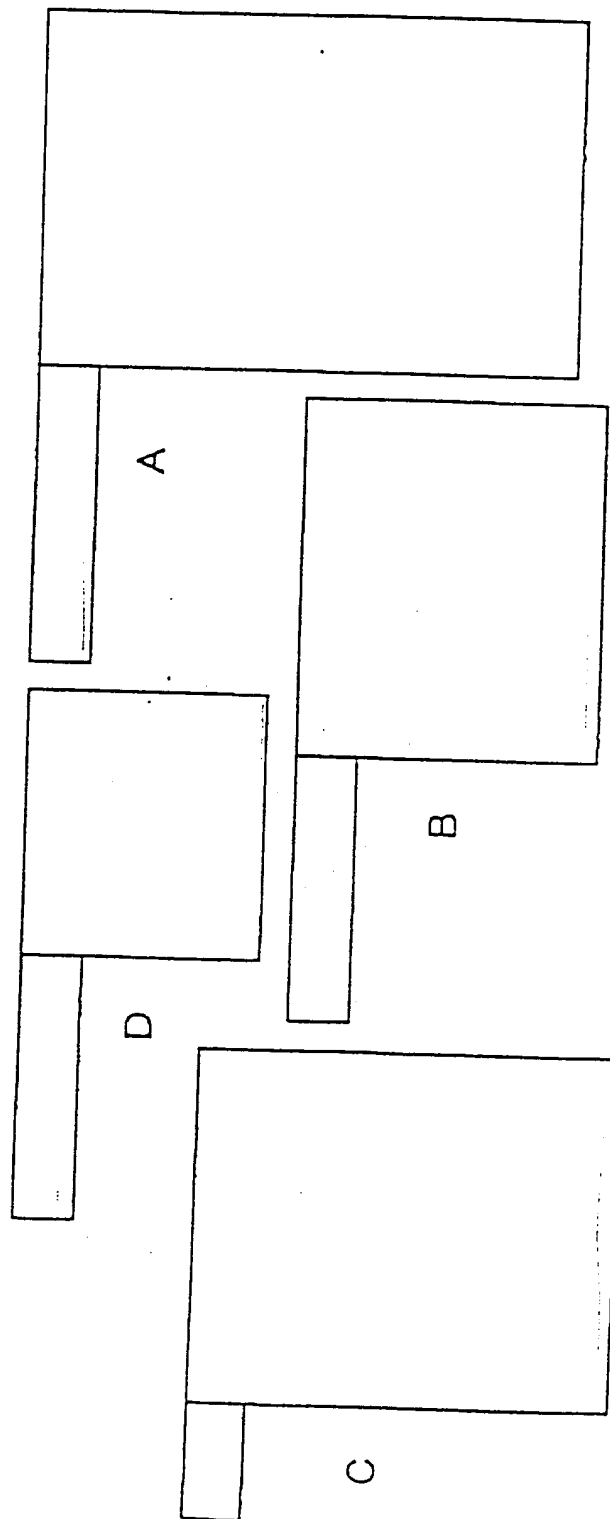




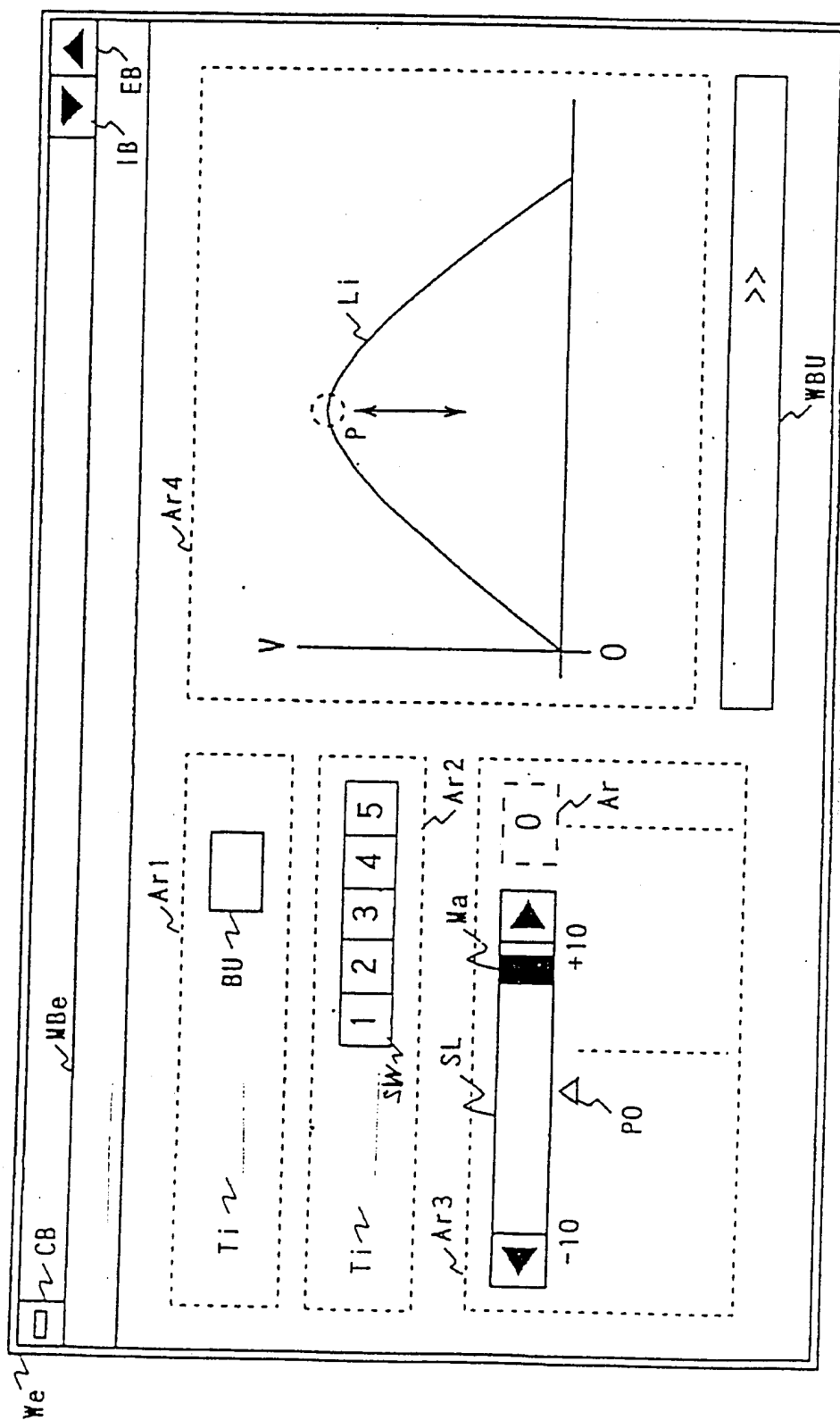
E



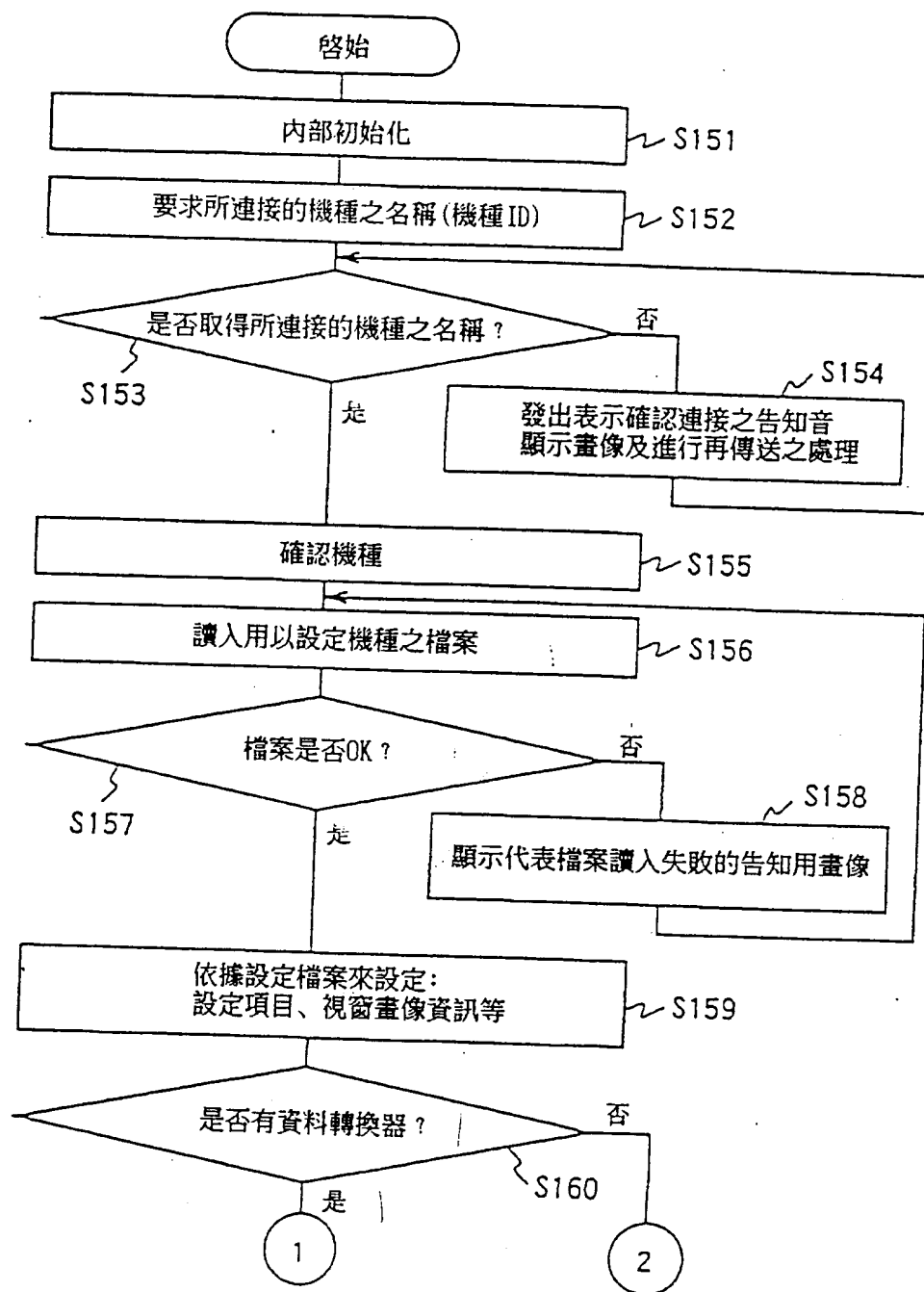
D



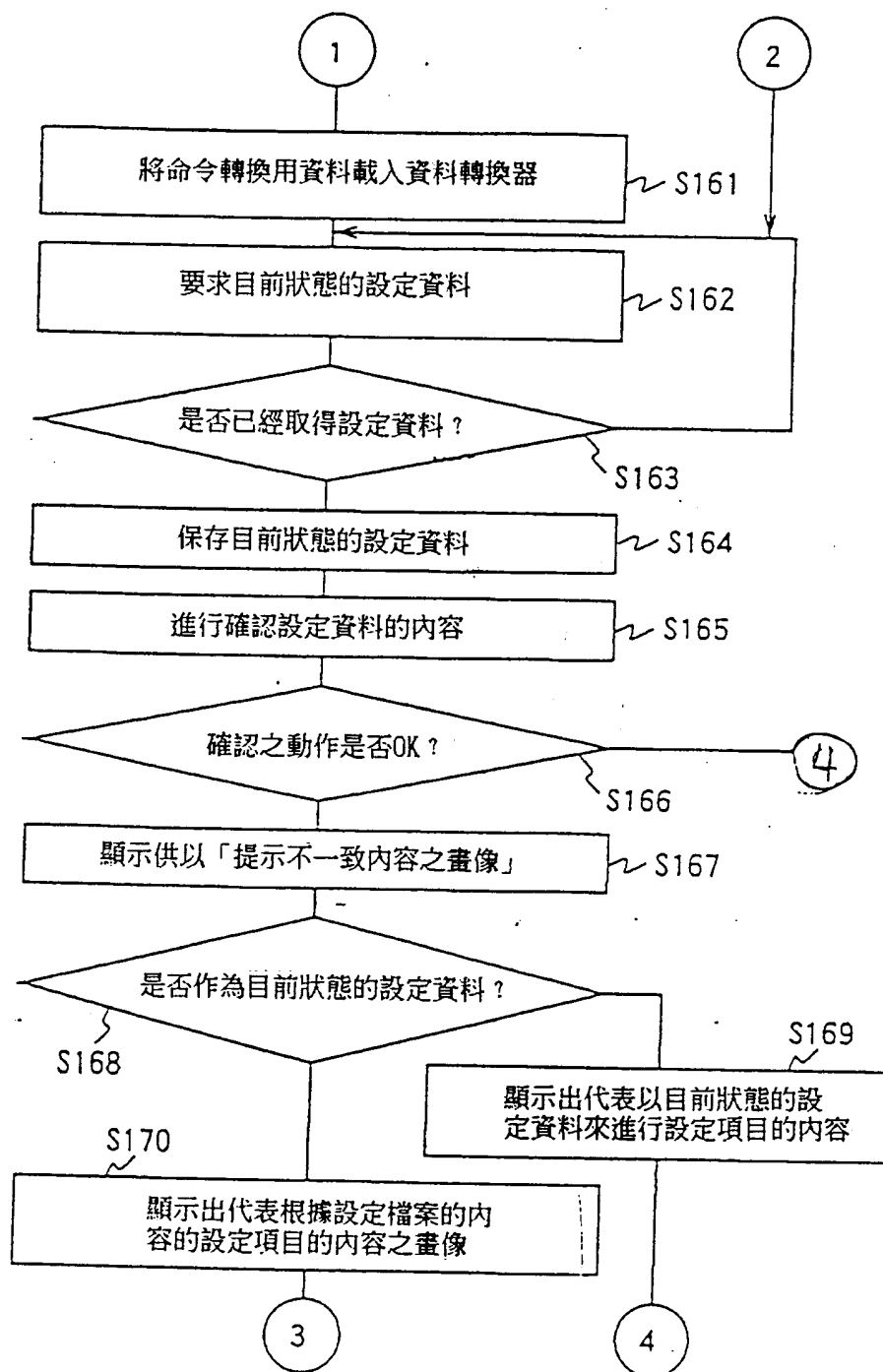
第12圖



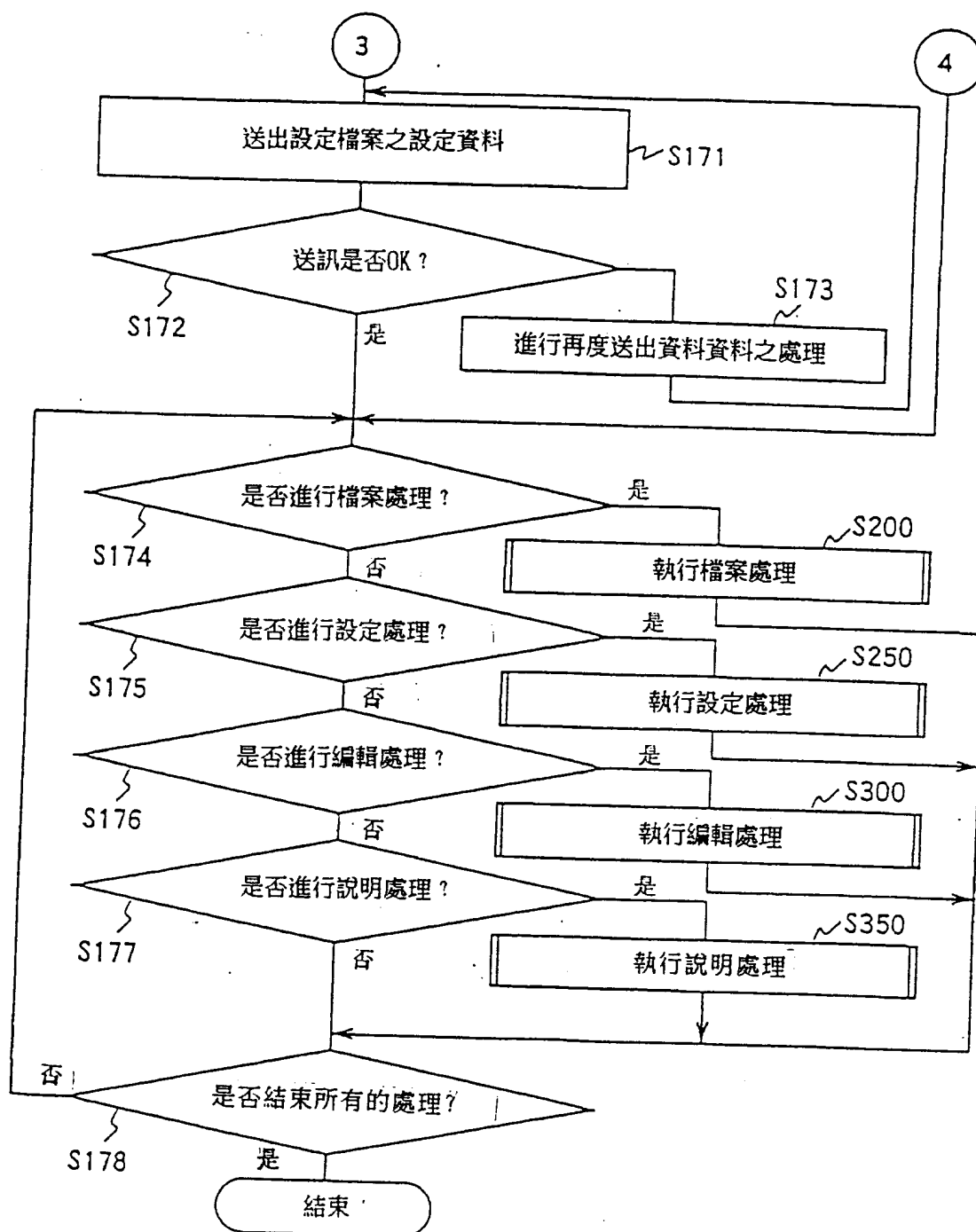
第13圖



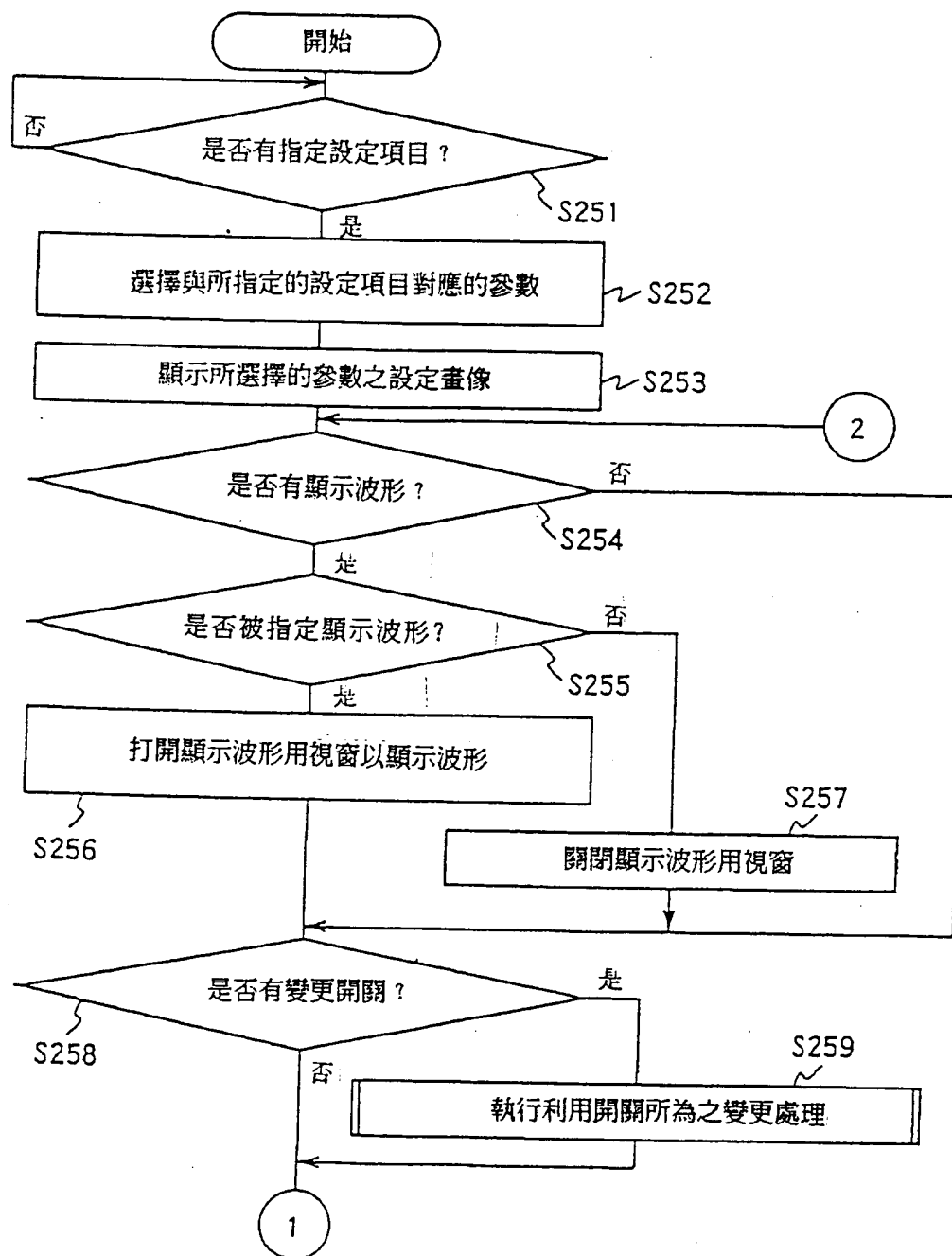
第14圖



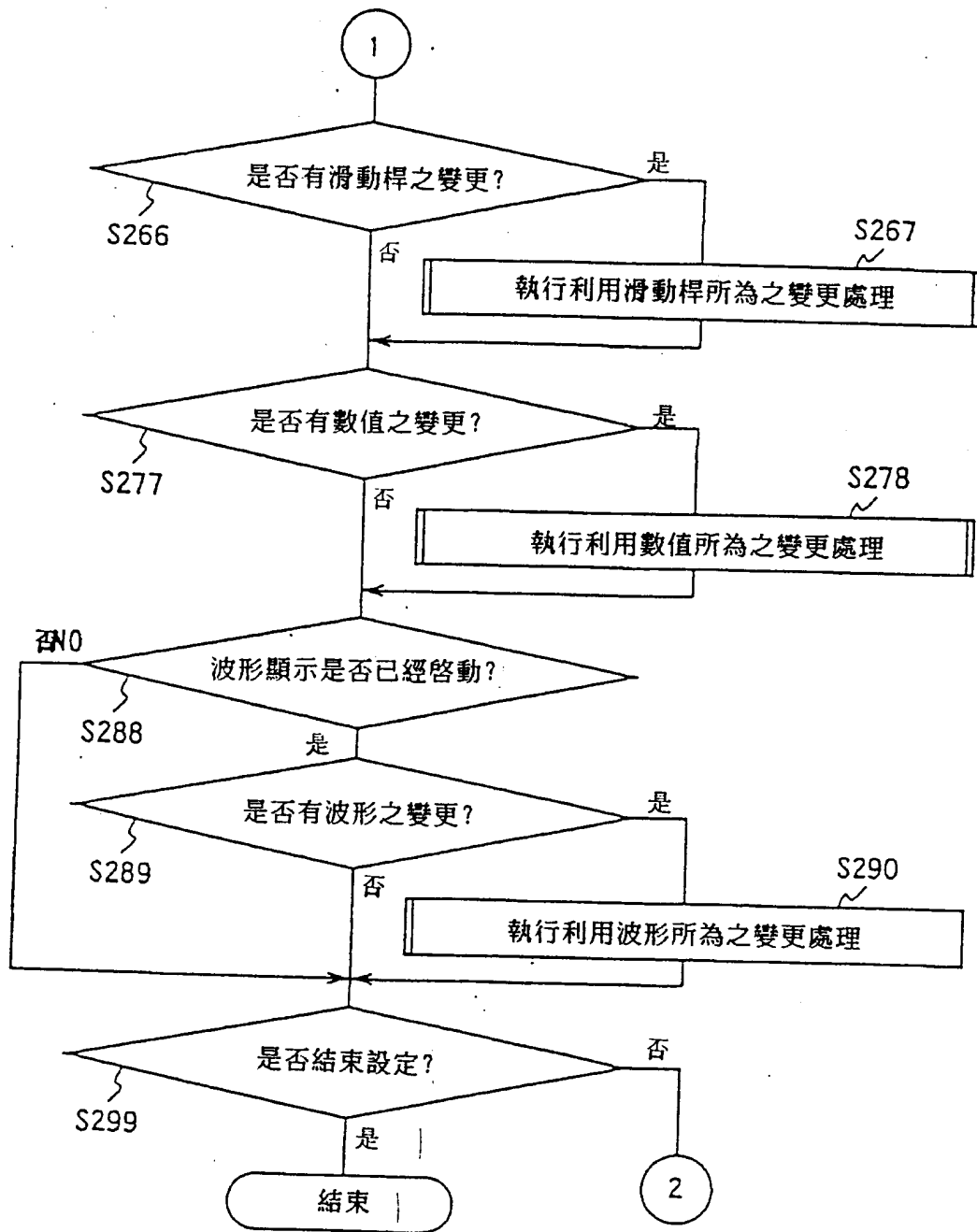
第15圖



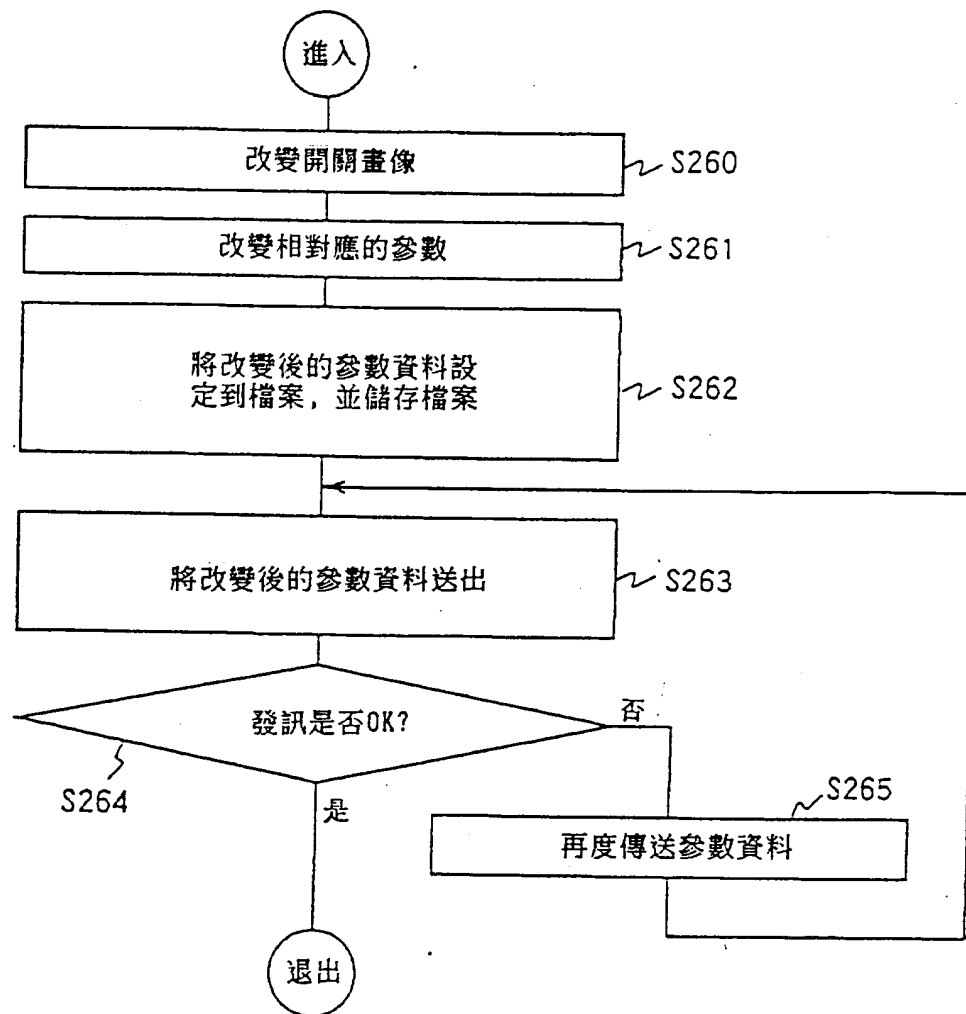
第16圖



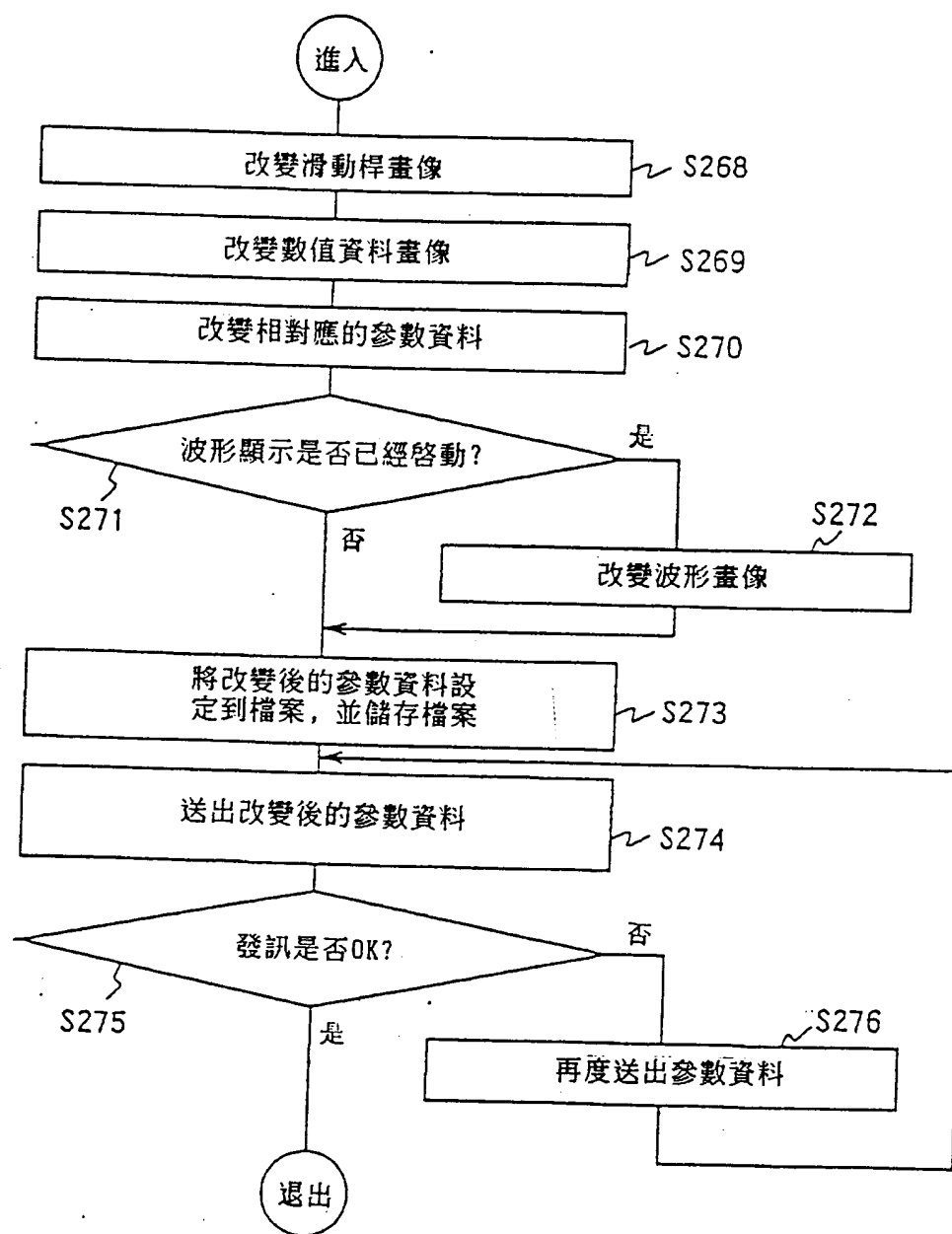
第17圖



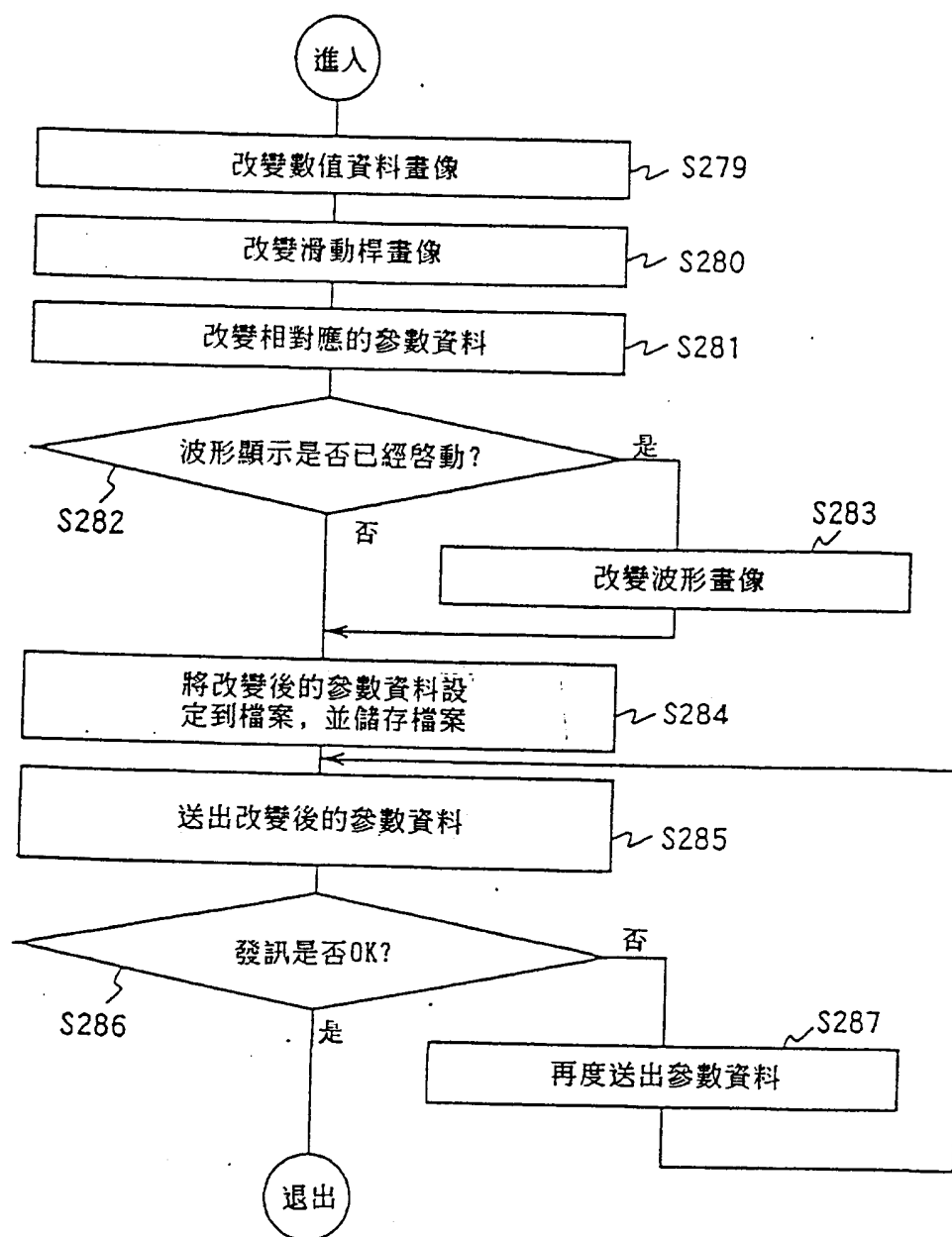
第18圖



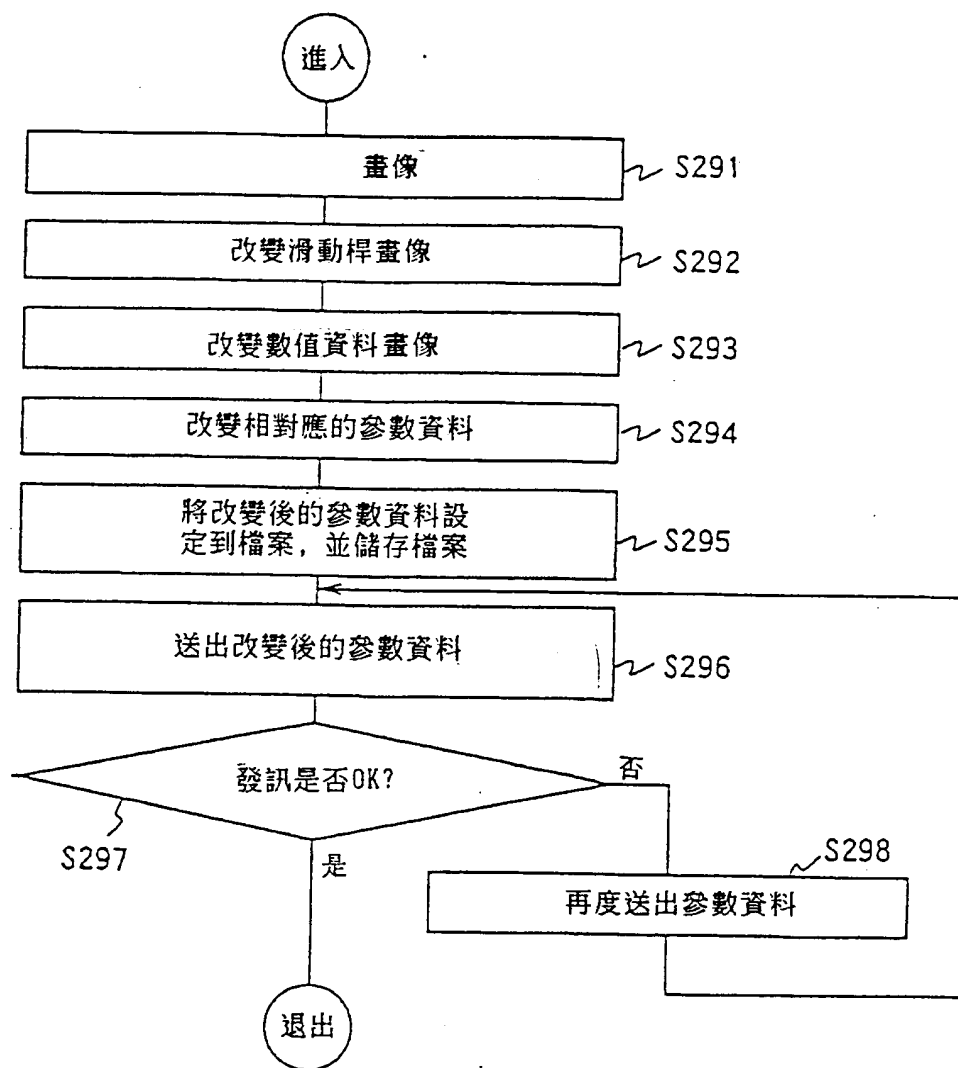
第19圖



第20圖



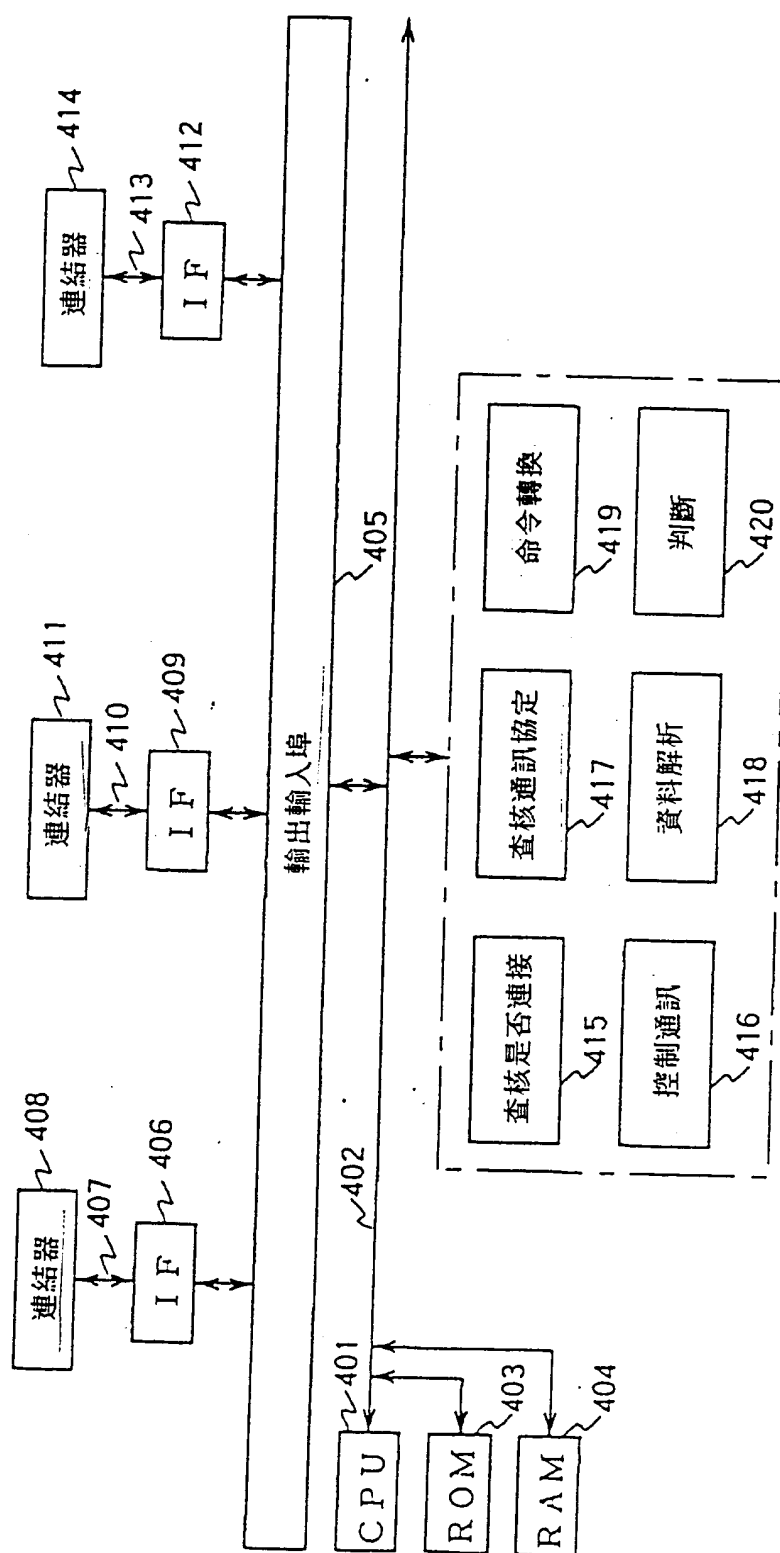
第 21 圖



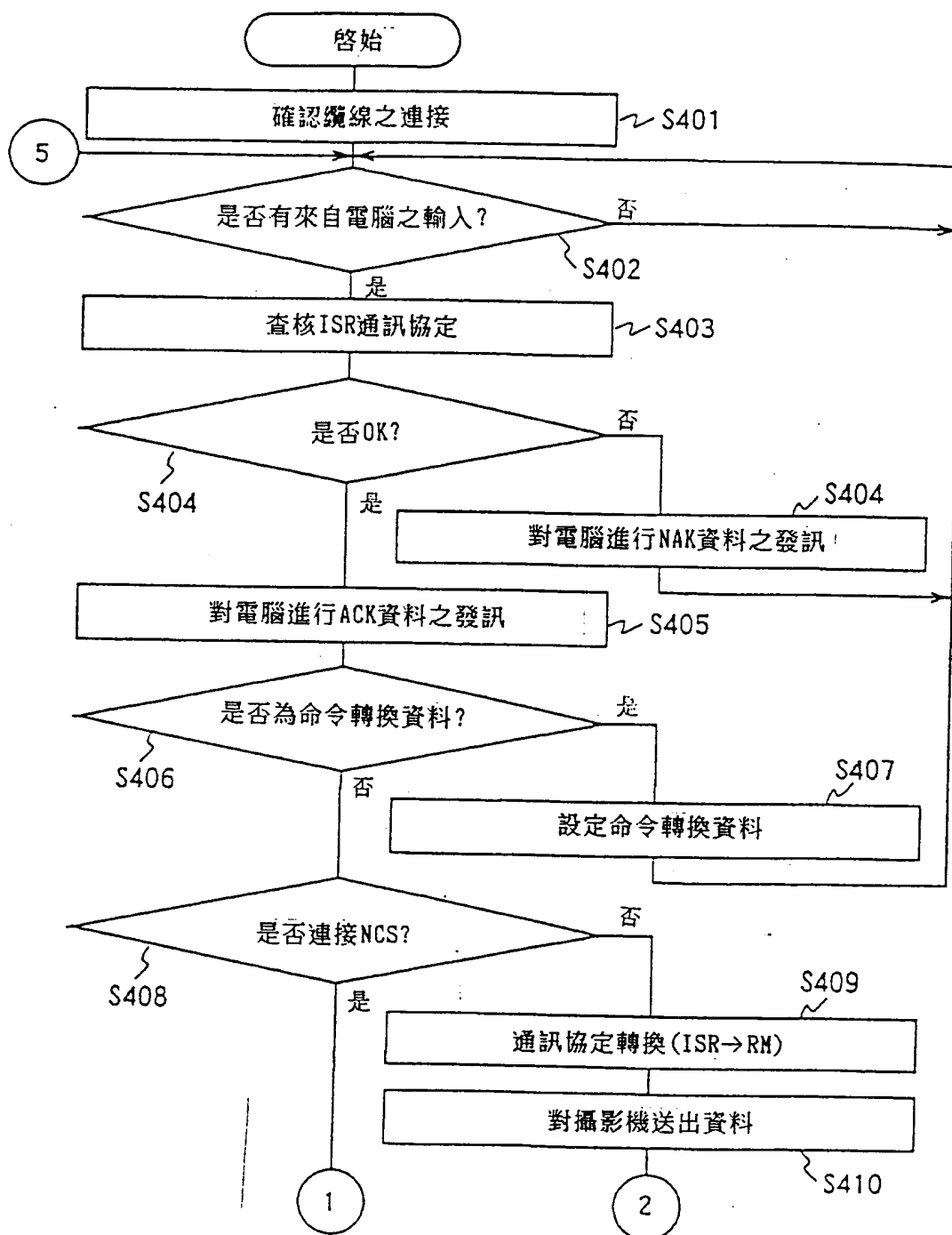
第 22 圖



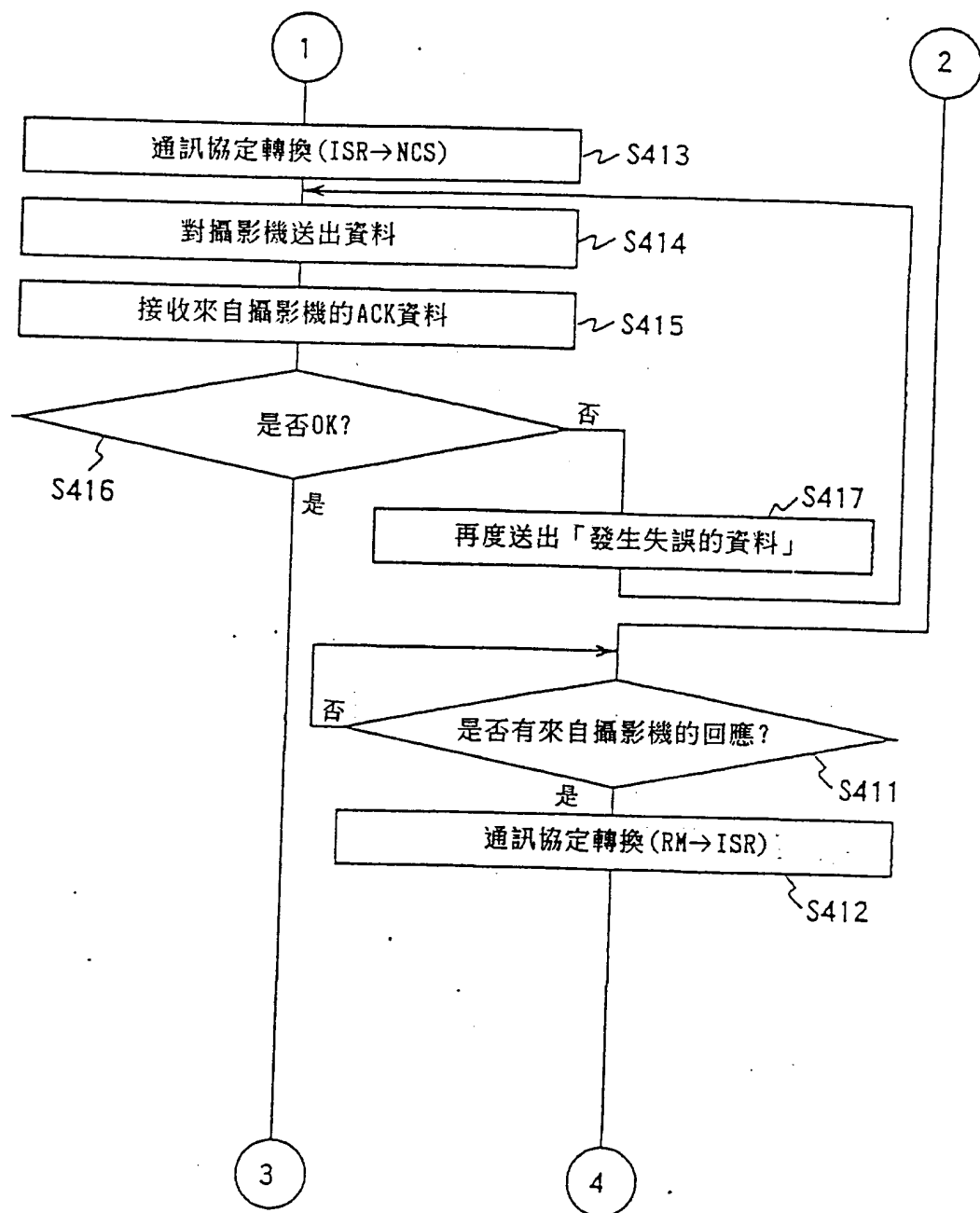
第23圖



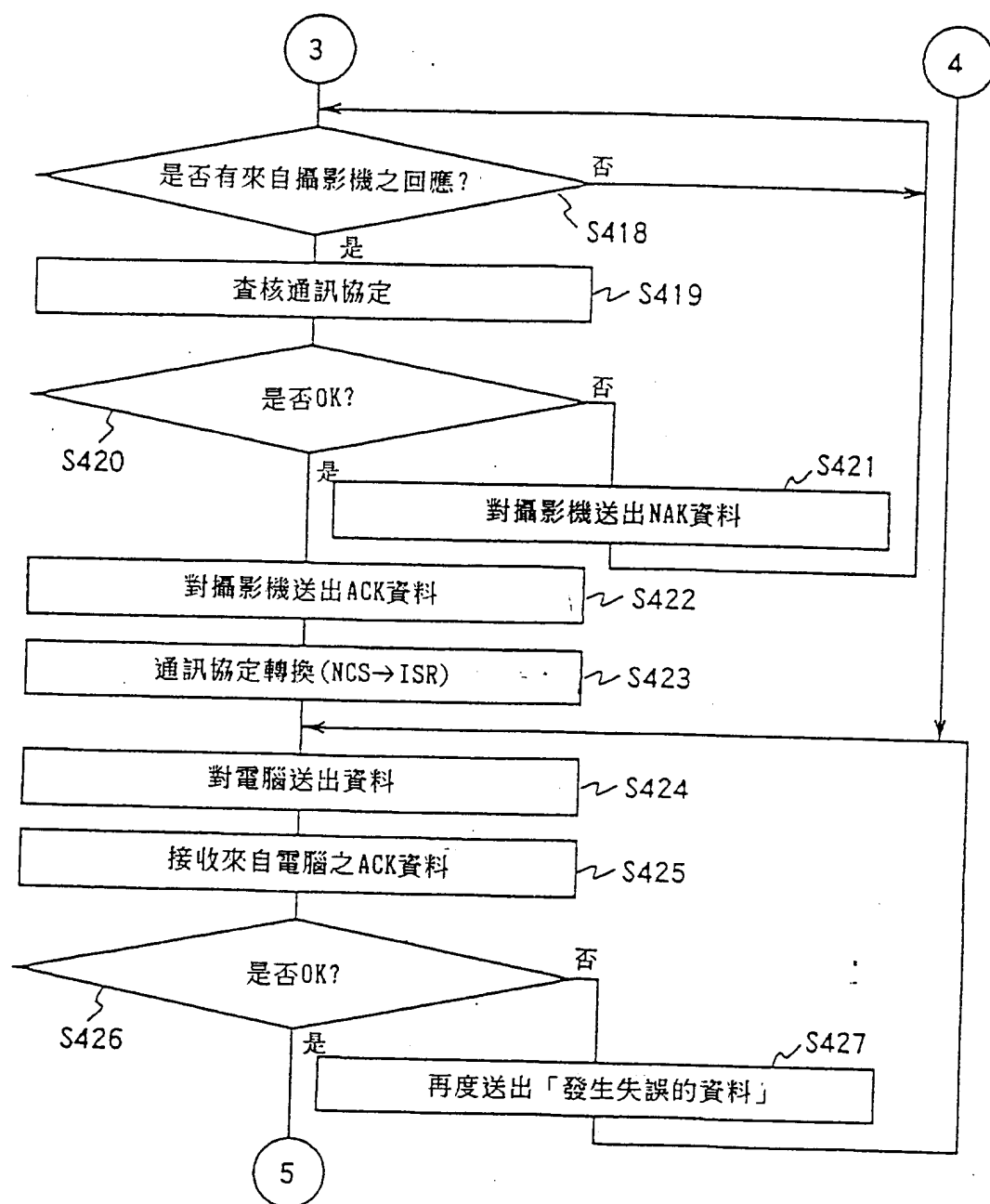
第 24 圖



第25圖

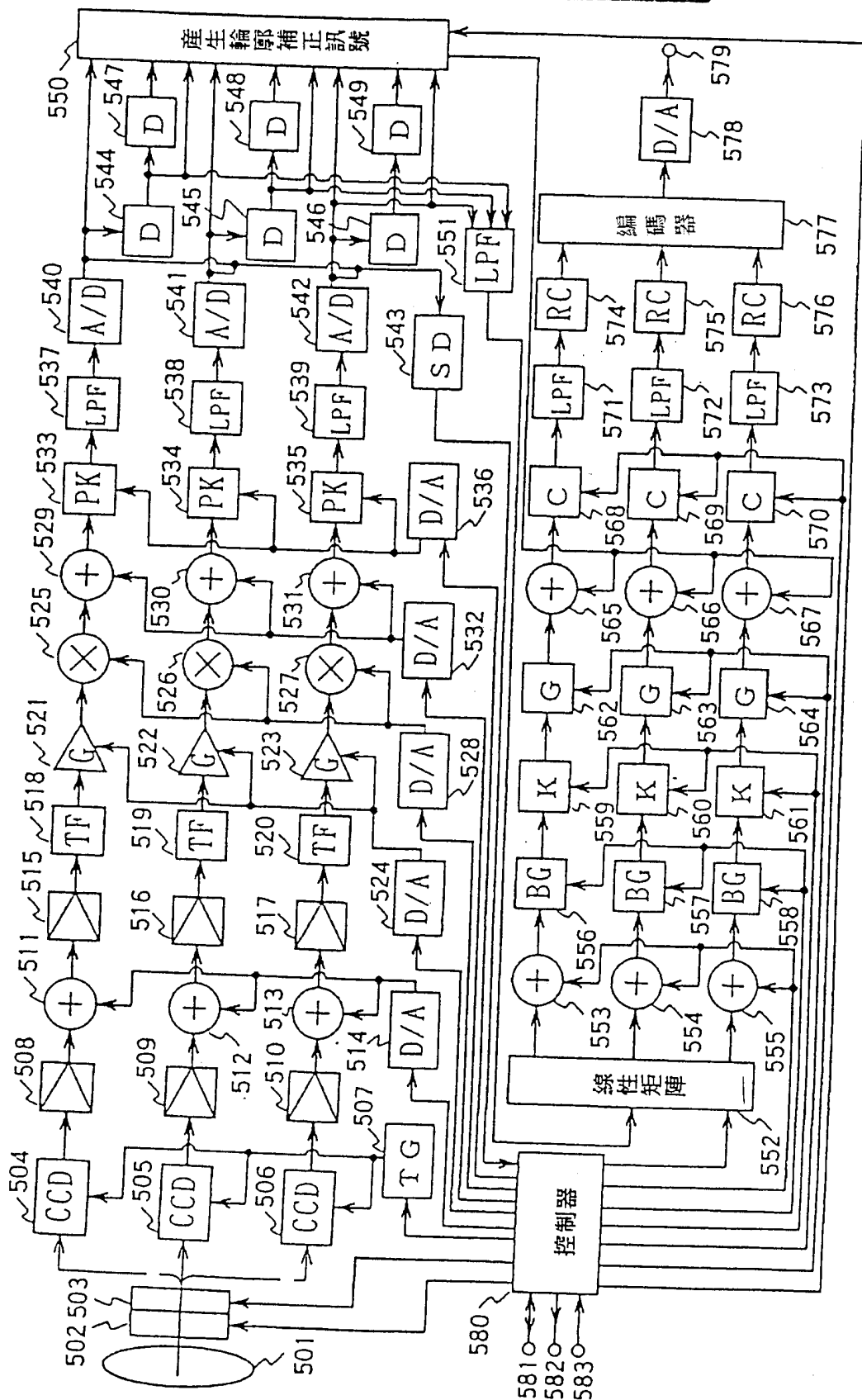


第 26 圖

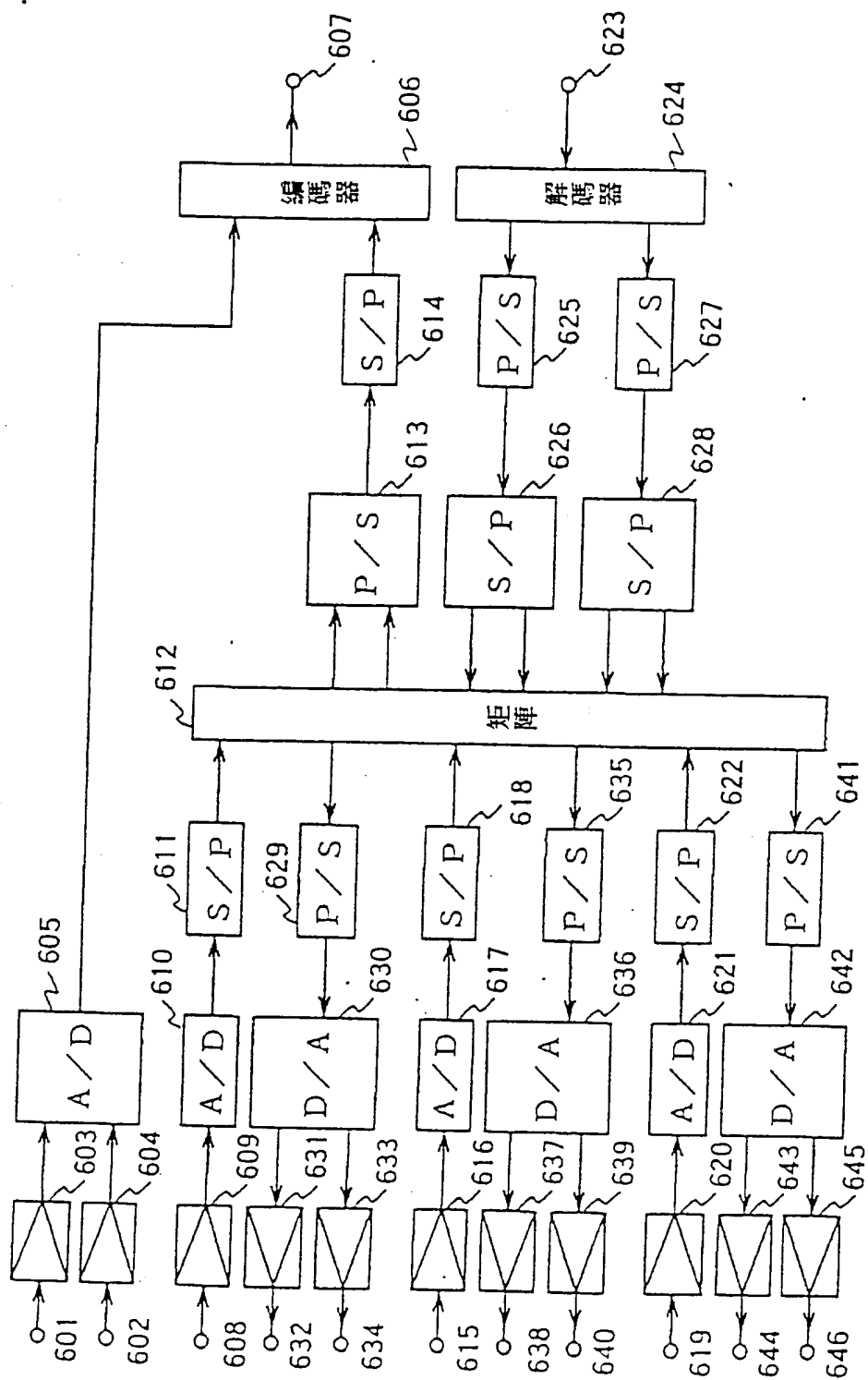


第27圖

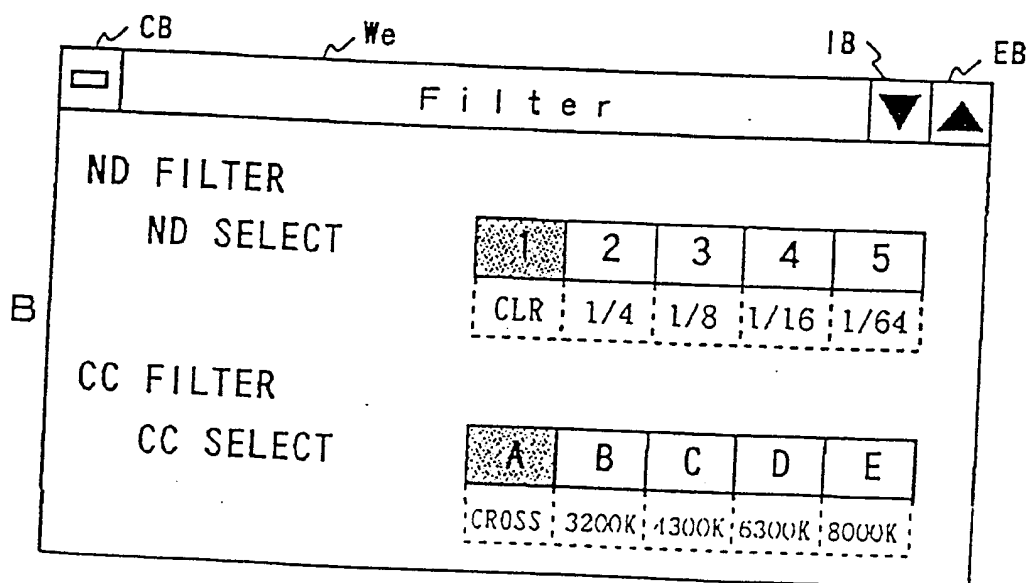
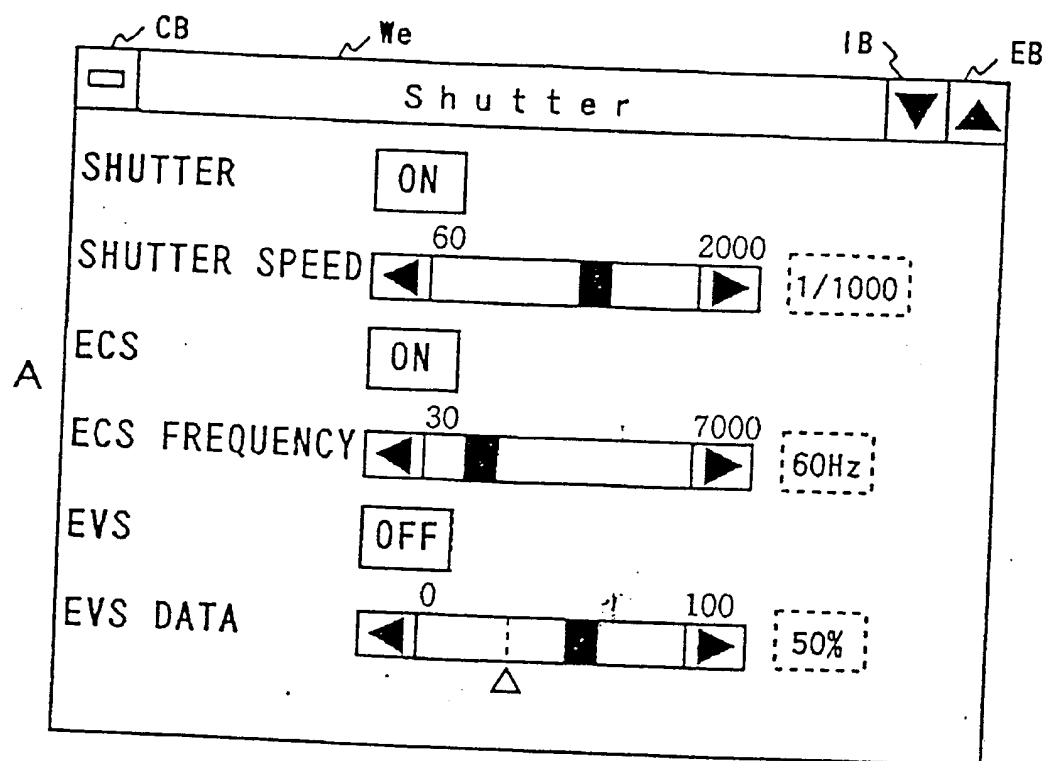
修正
補充
九八年五月廿二日



第 28 圖



第29圖



第30圖

CB We IB EB

Test Pattern/Bars

TEST OFF

TEST SELECT

1	2	3	4
GAMMA	3-STEP	10-STEP	

BARS ON

BARS SELECT

1	2	3	4	5

A

CB We IB EB

Auto Setup

WHITE START

BALANCE START

SHADING START

BLACK START

BALANCE START

SHADING START

LEVEL START BREAK

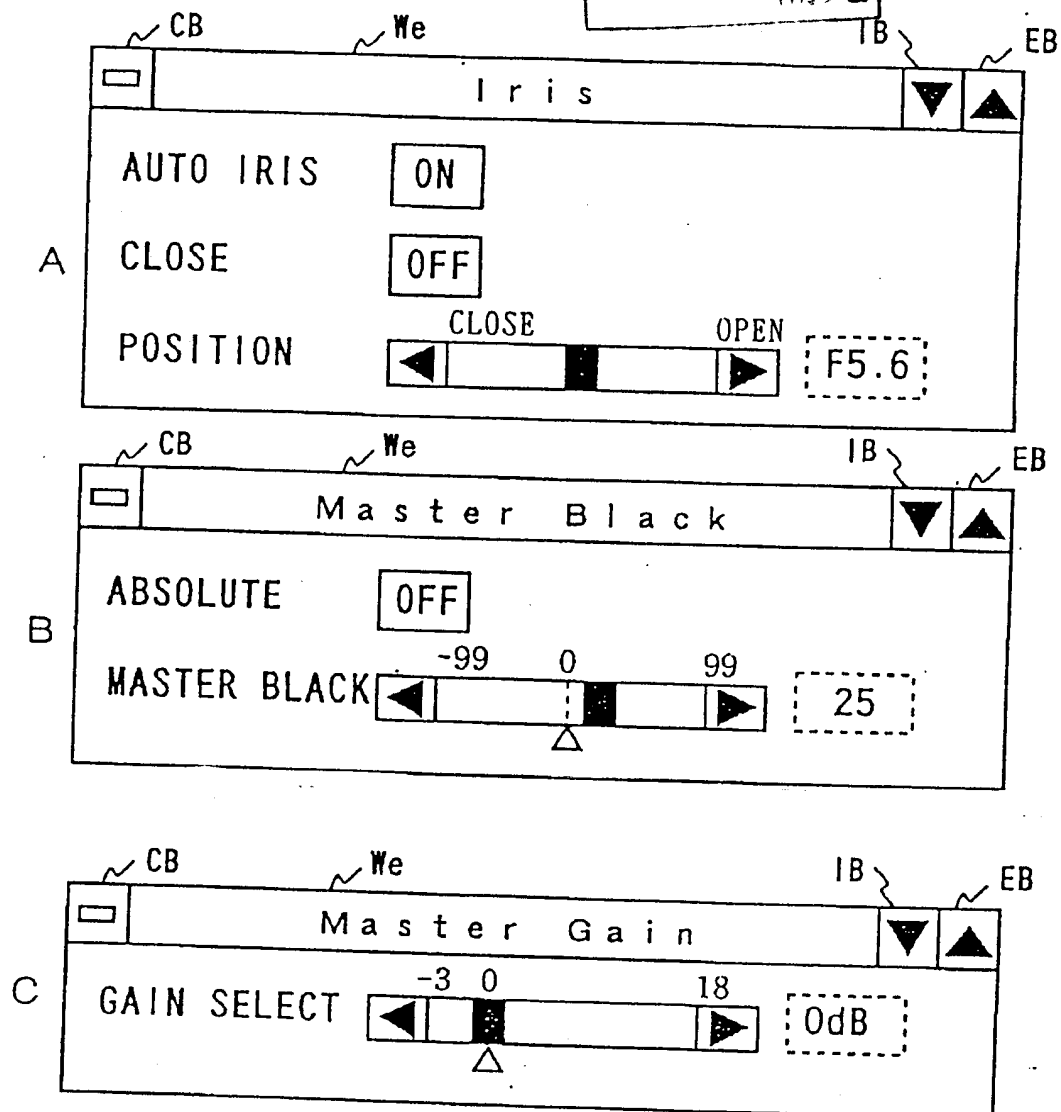
AUTO RESPONSE

Ar1

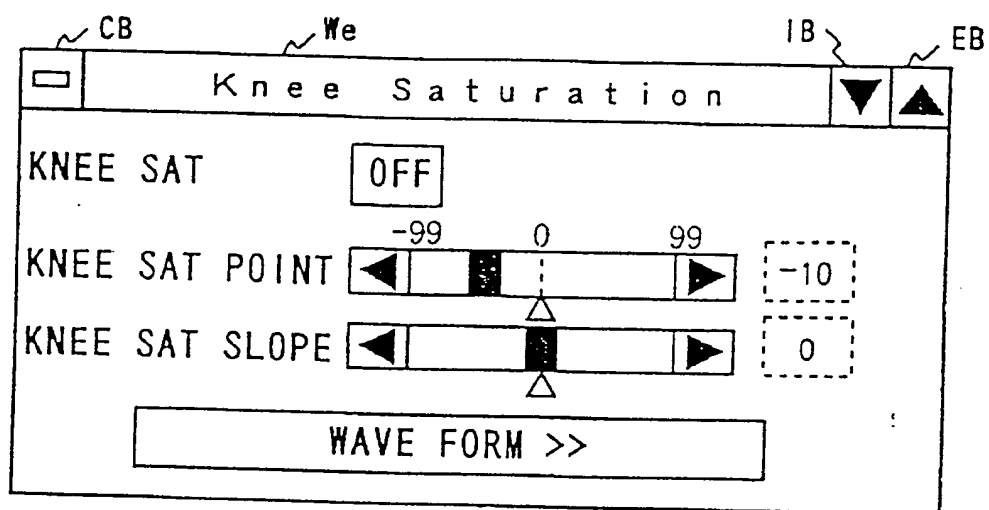
B

第31圖

96年5月2日 修正
補充



第32圖



第 33 圖

CB

IB

EB

WCL

P3

P2

P1

L1

Knee/Knee Saturation

KNEE

ON

KNEE SAT

OFF

AUTO KNEE

OFF

ADAPTIVE KNEE

OFF

WHITE CLIP

ON

M

R

G

B

KNEE POINT

-99

0

99

70

KNEE SLOPE

-99

0

99

20

KNEE SAT POINT

-99

0

99

70

KNEE SAT SLOPE

-99

0

99

20

WAVE FORM >>

第34圖

CB

IB

EB

~

~

~

~

~

~

Knee/Knee Saturation

KNEE

ON

KNEE SAT

OFF

AUTO KNEE

OFF

ADAPTIVE KNEE

OFF

WHITE CLIP

ON

KNEE MIX RATIO

0

8

0

M

R

G

B

KNEE POINT

-99

0

99

70

KNEE SLOPE

-99

0

99

20

KNEE SAT POINT

-99

0

99

70

KNEE SAT SLOPE

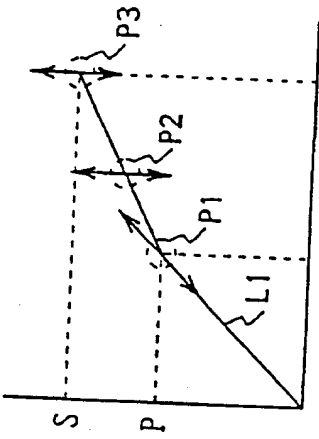
-99

0

99

20

WAVE FORM >>



第35圖

CB We IB EB

☐ Master V Mod Saw

V MOD

A MASTER V MOD

CB We IB EB

☐ K n e e

KNEE ADAPTIVE

AUTO KNEE WHITE CLIP

(KNEE MIX RATIO)

MASTER KNEE POINT

MASTER KNEE SLOPE

B R KNEE POINT

R KNEE SLOPE

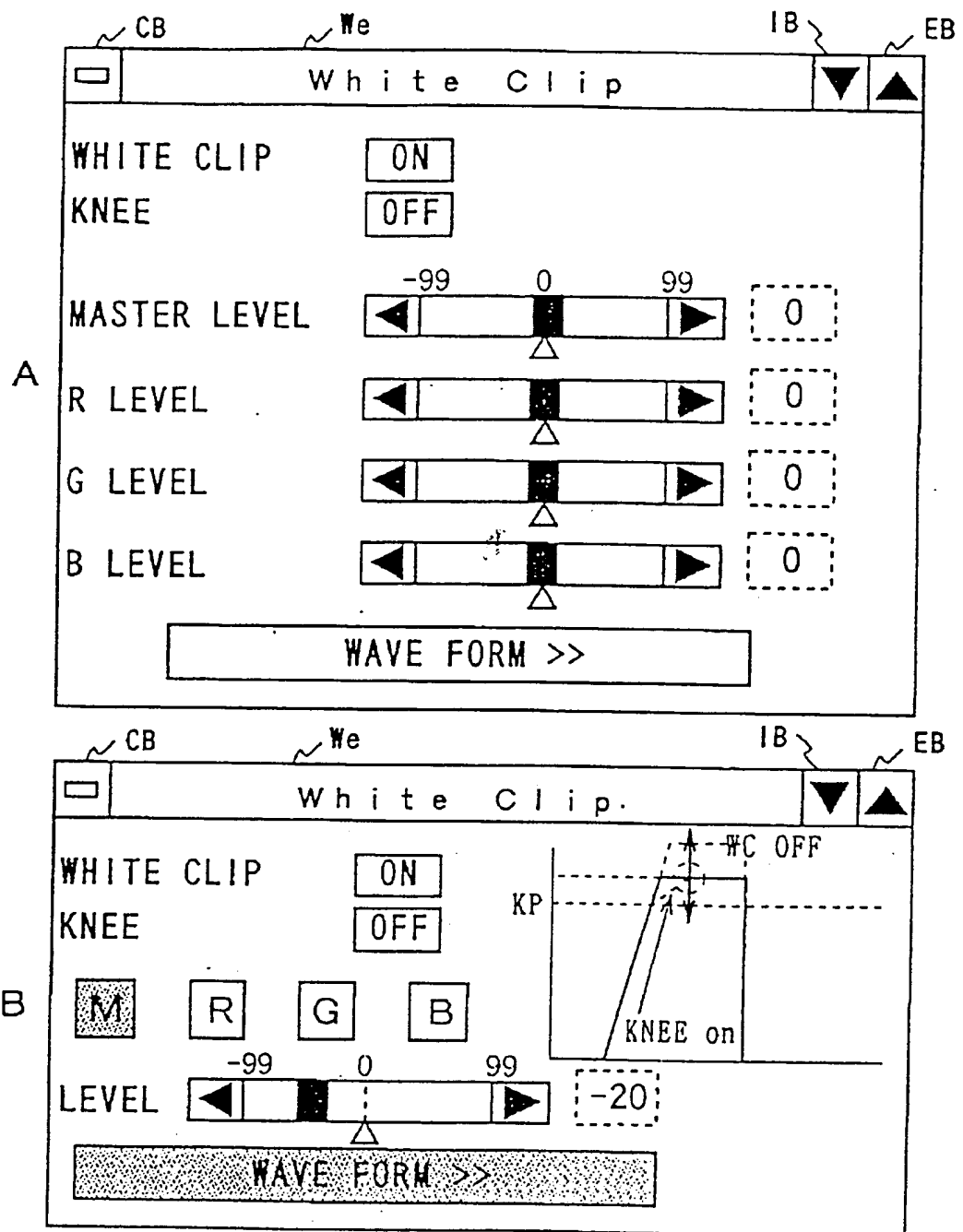
G KNEE POINT

G KNEE SLOPE

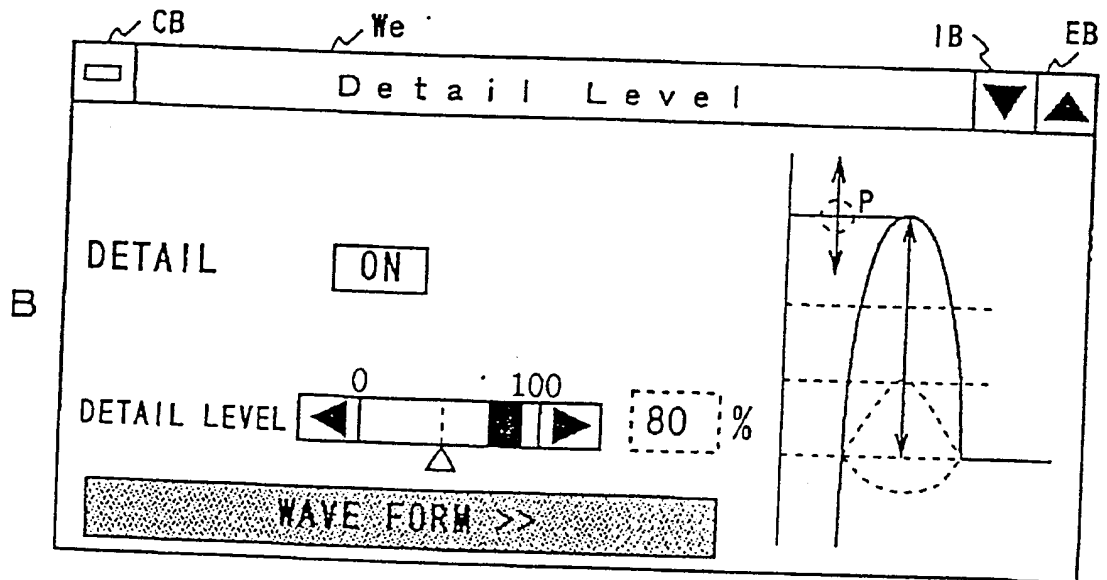
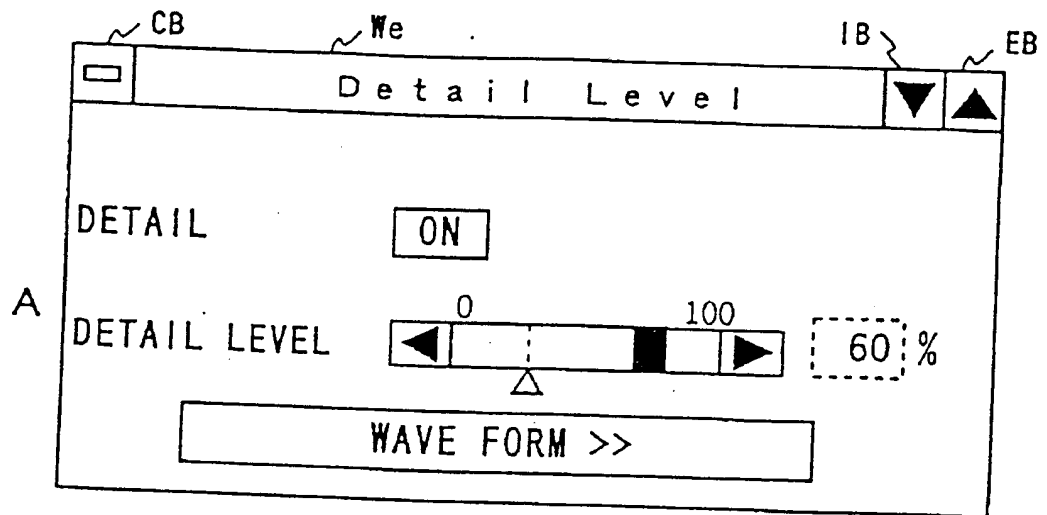
B KNEE POINT

B KNEE SLOPE

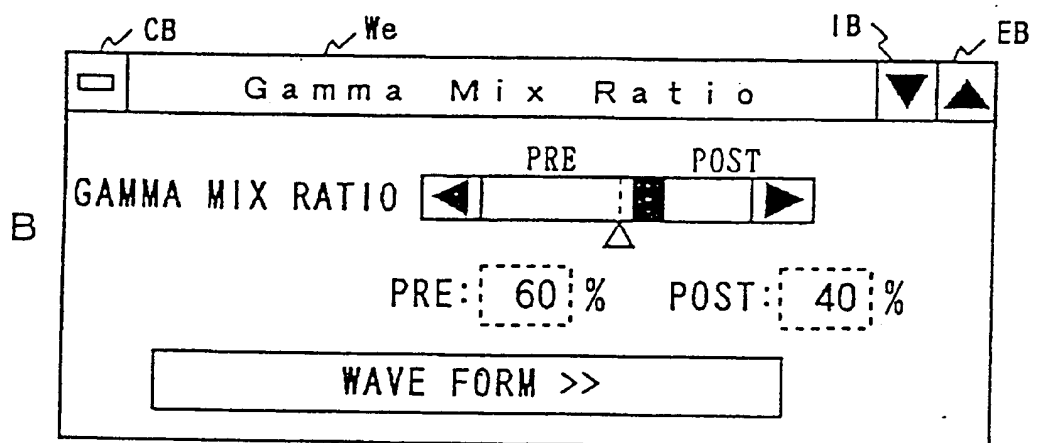
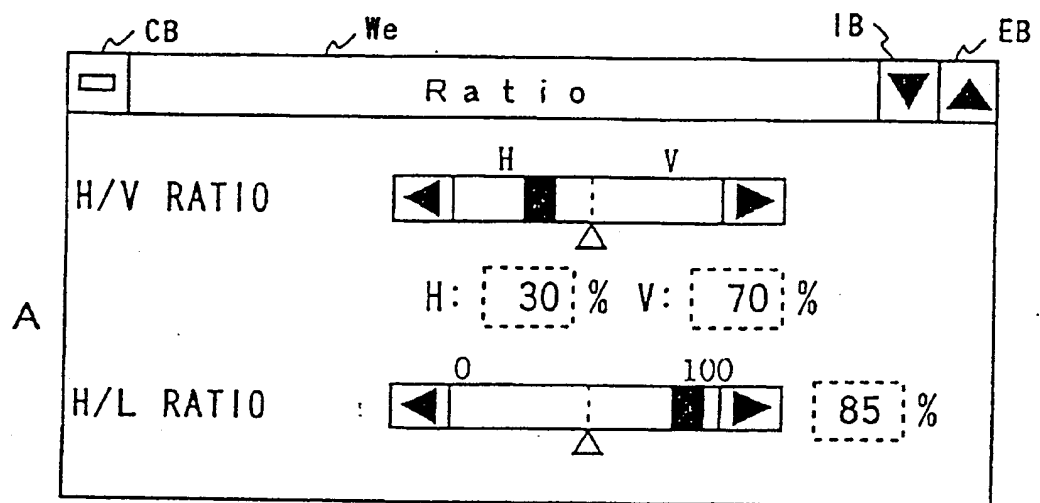
第36圖



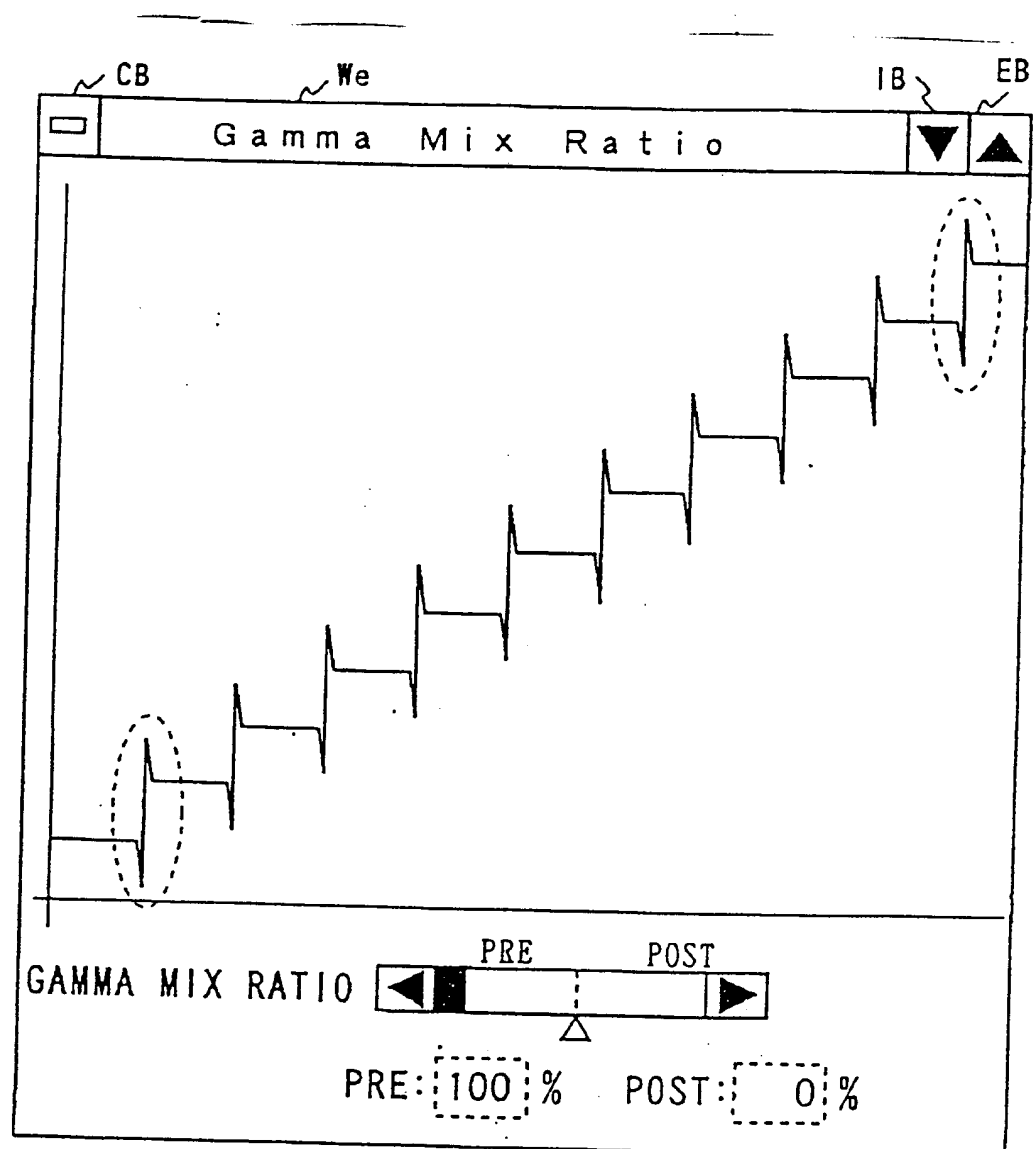
第 37 圖



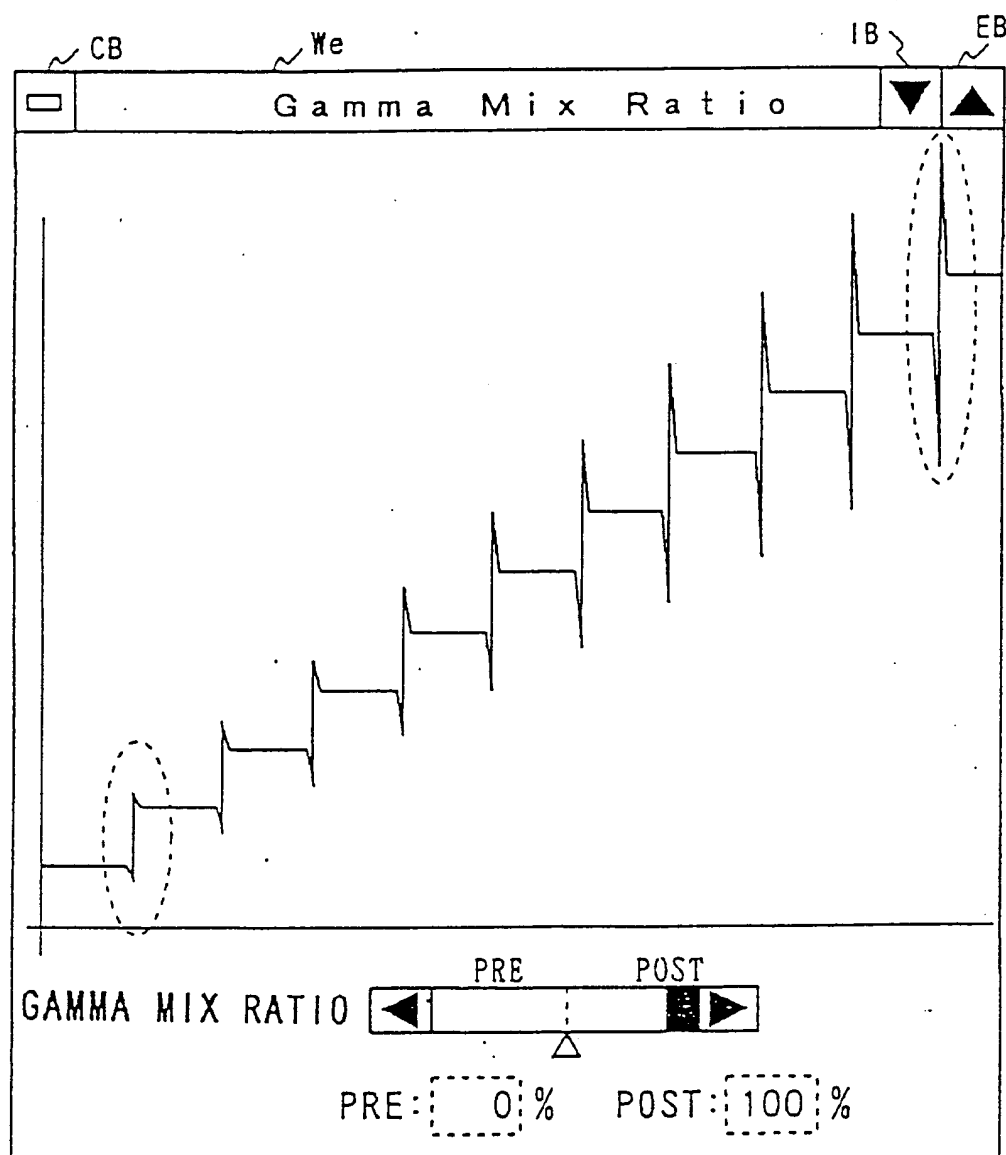
第 38 圖



第39圖



第40圖



第41圖

CB We IB EB

R / G / B Mix

H-DTL
MIX RATIO

R B G

50%

R: 30 % B: 20 %

V-DTL
V-DTL MODE

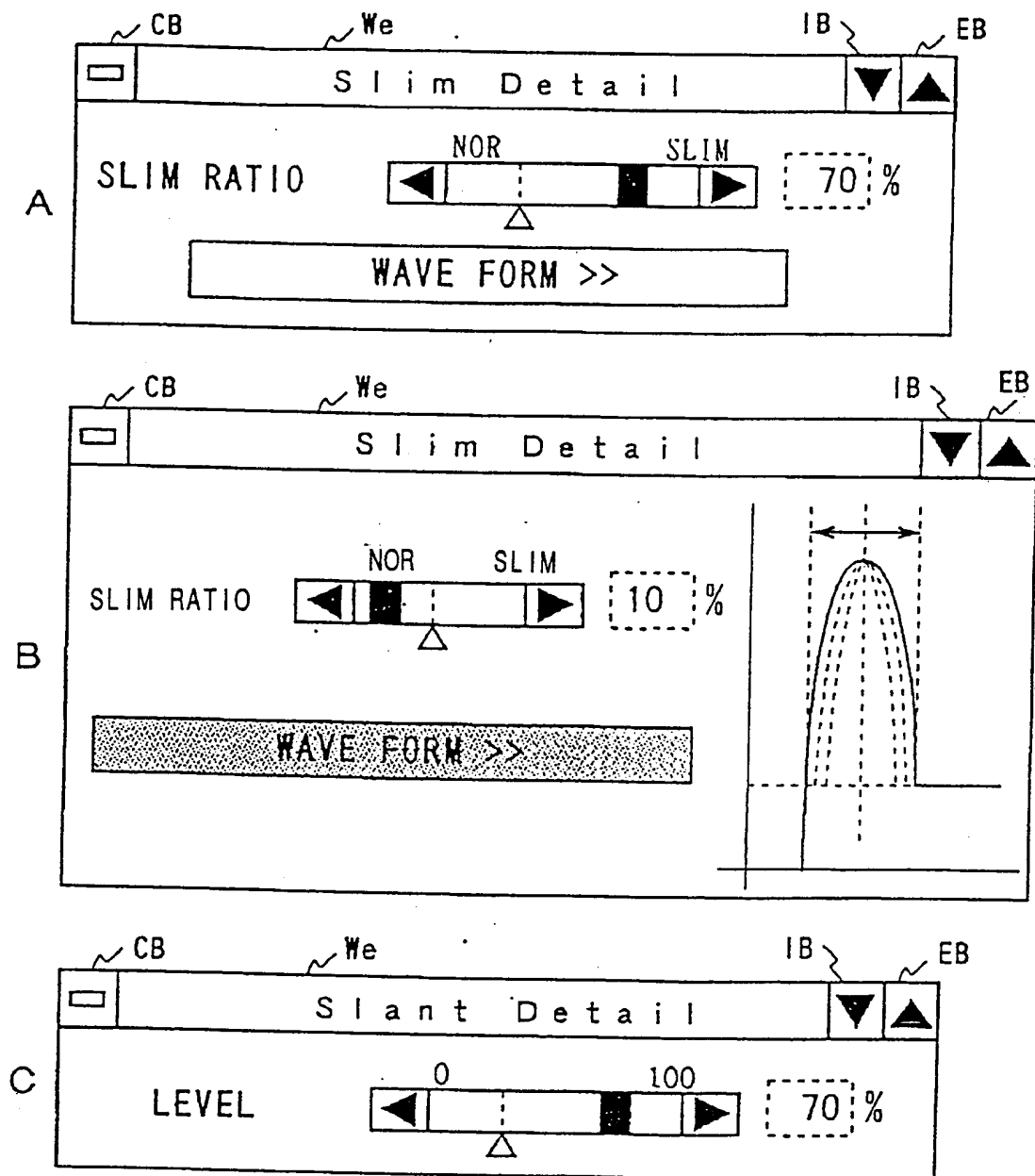
MIX NAM

MIX RATIO

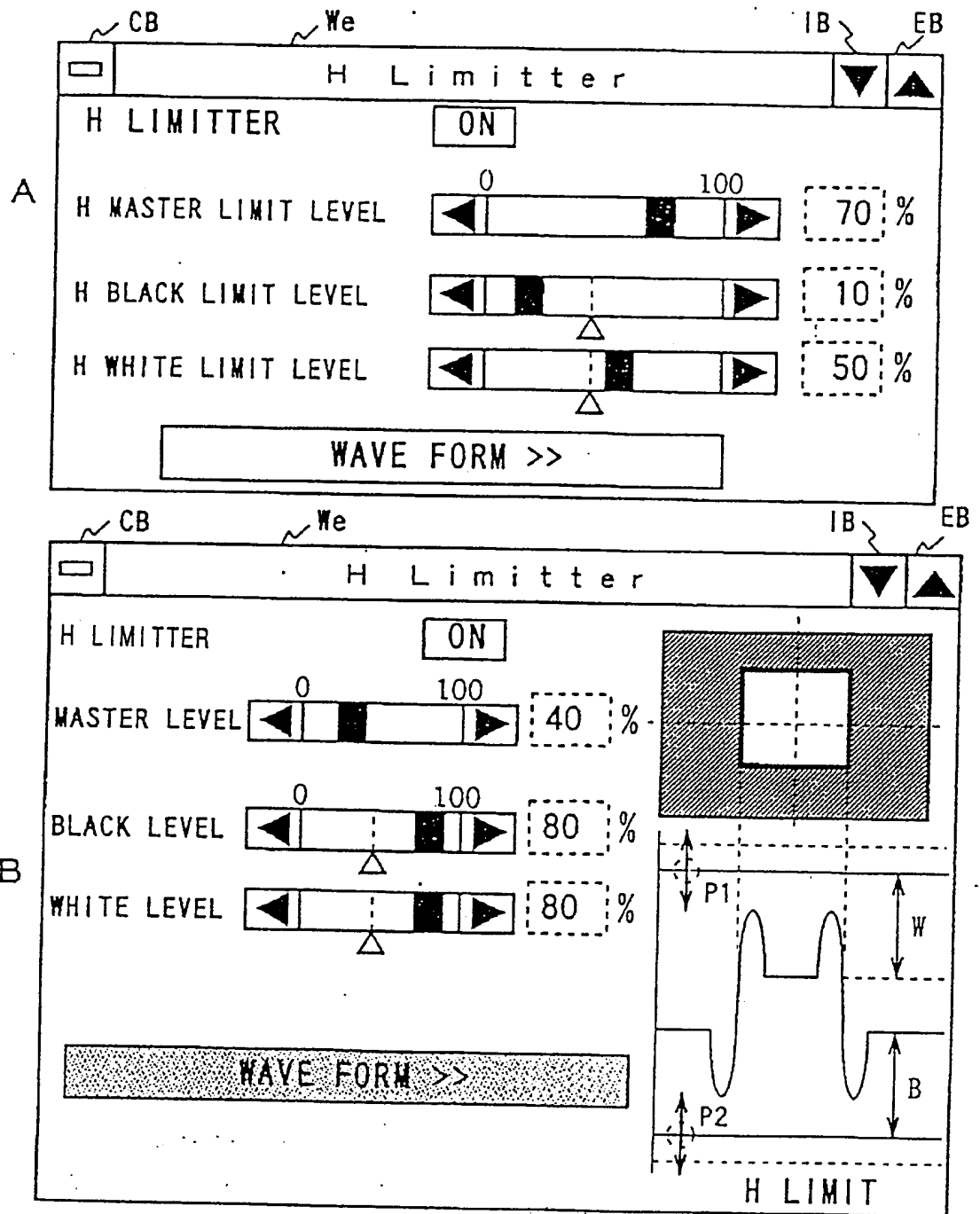
R B G

R: 30 % B: 40 % G: 30 %

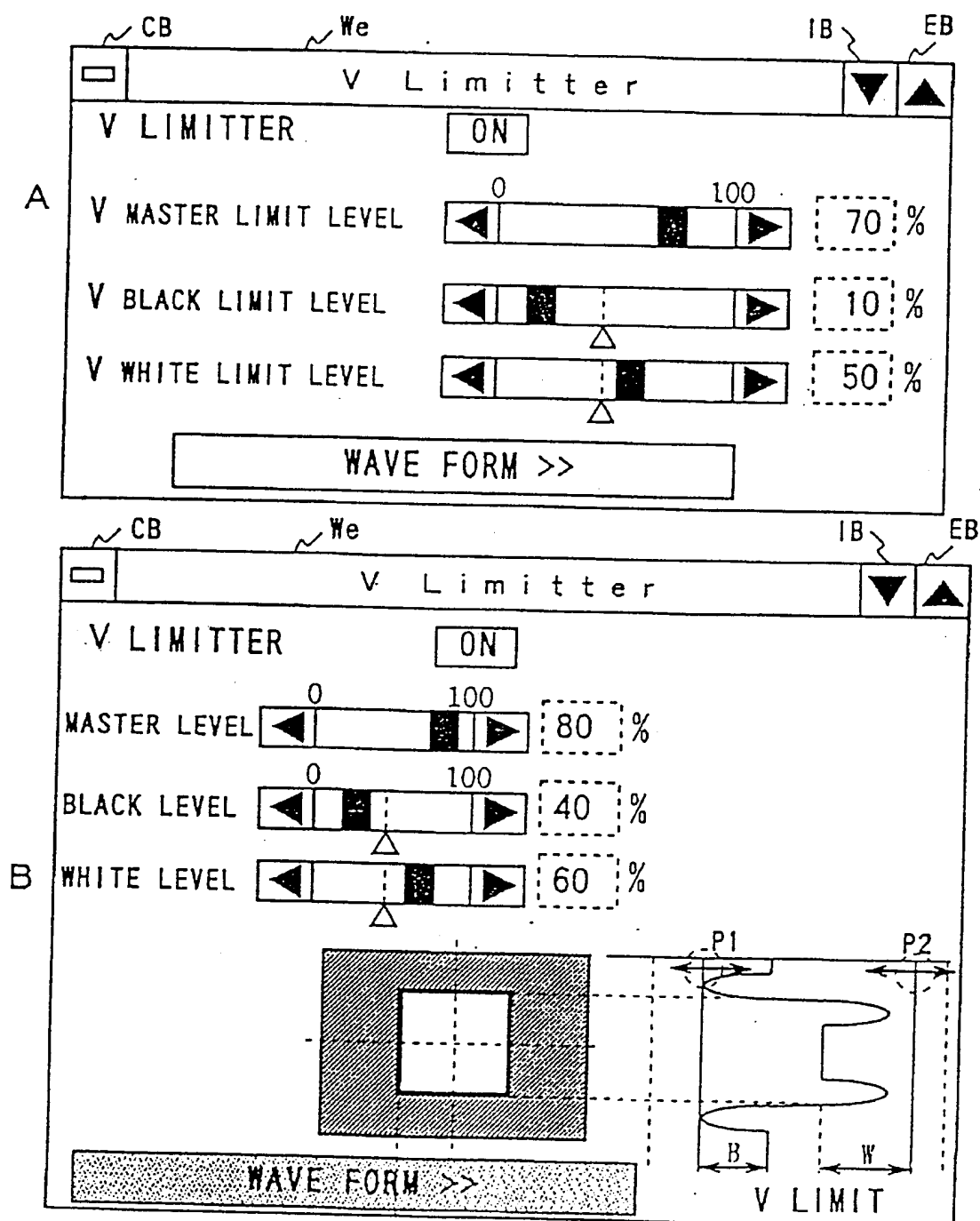
第 42 圖



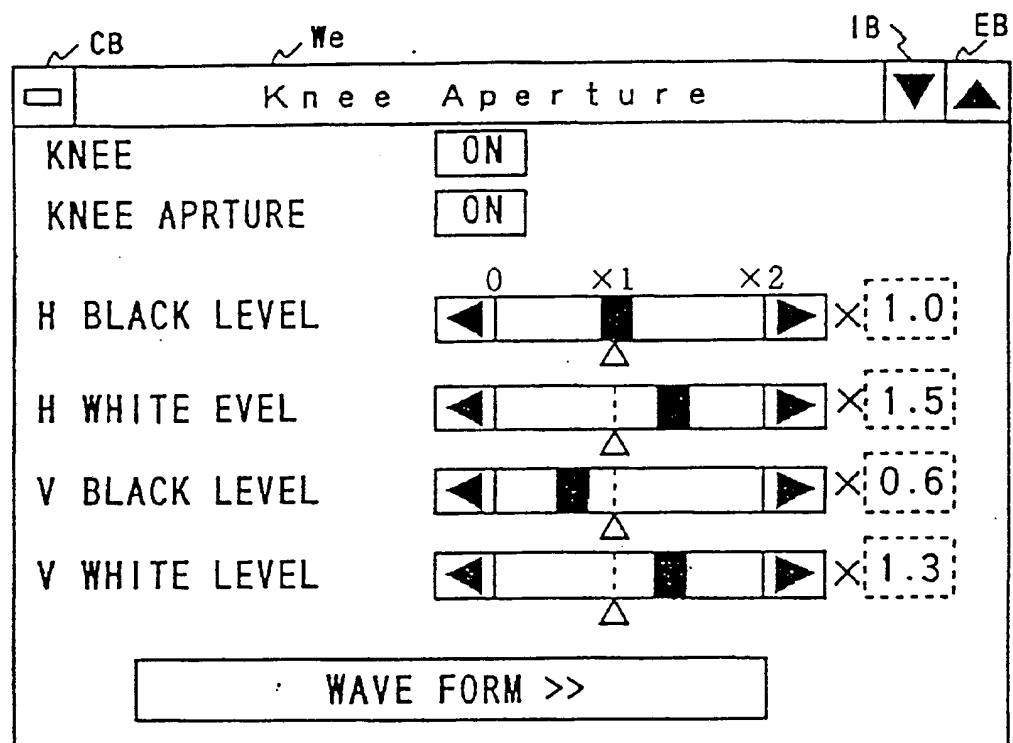
第 43 圖



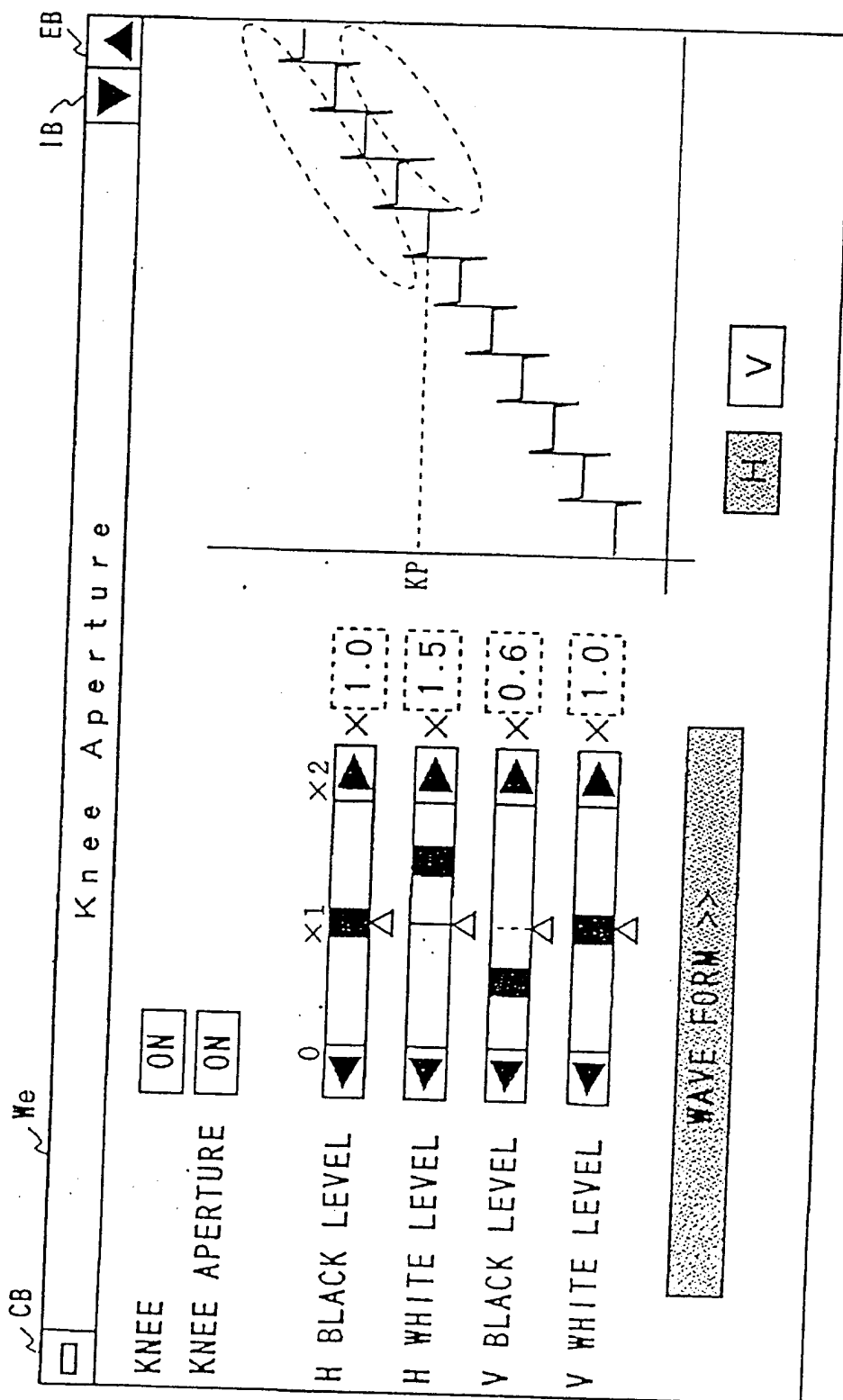
第 44 圖



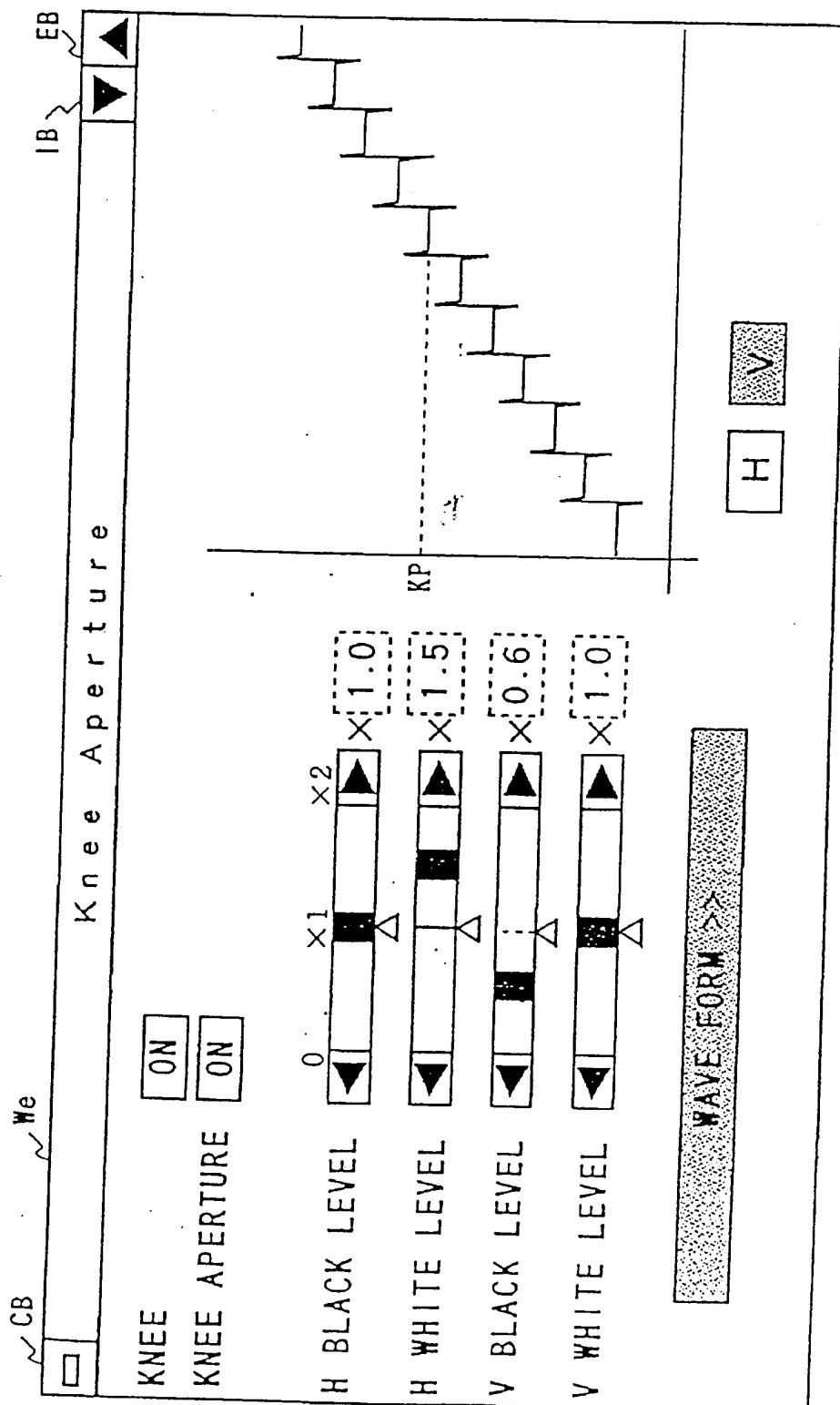
第45 圖



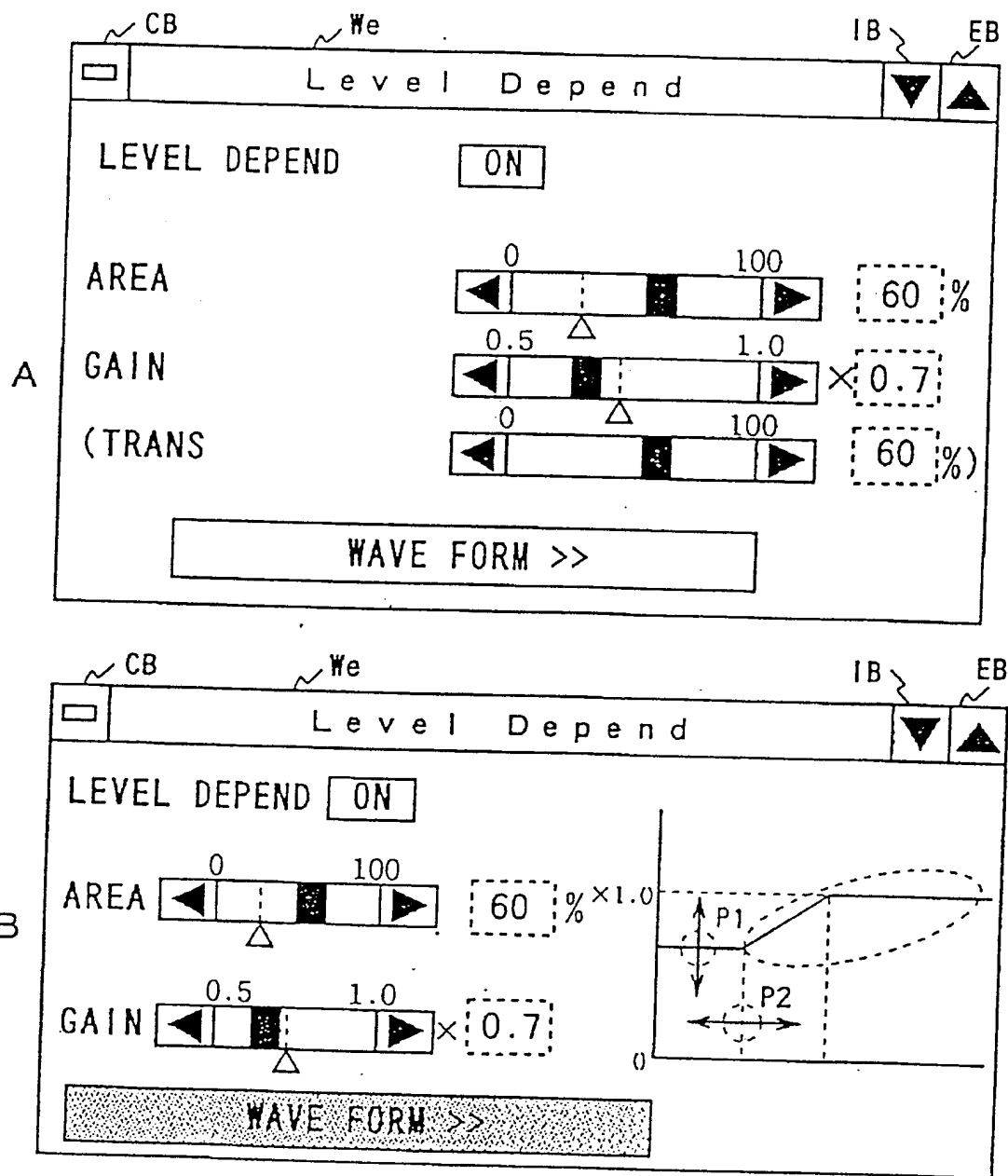
第 46 圖



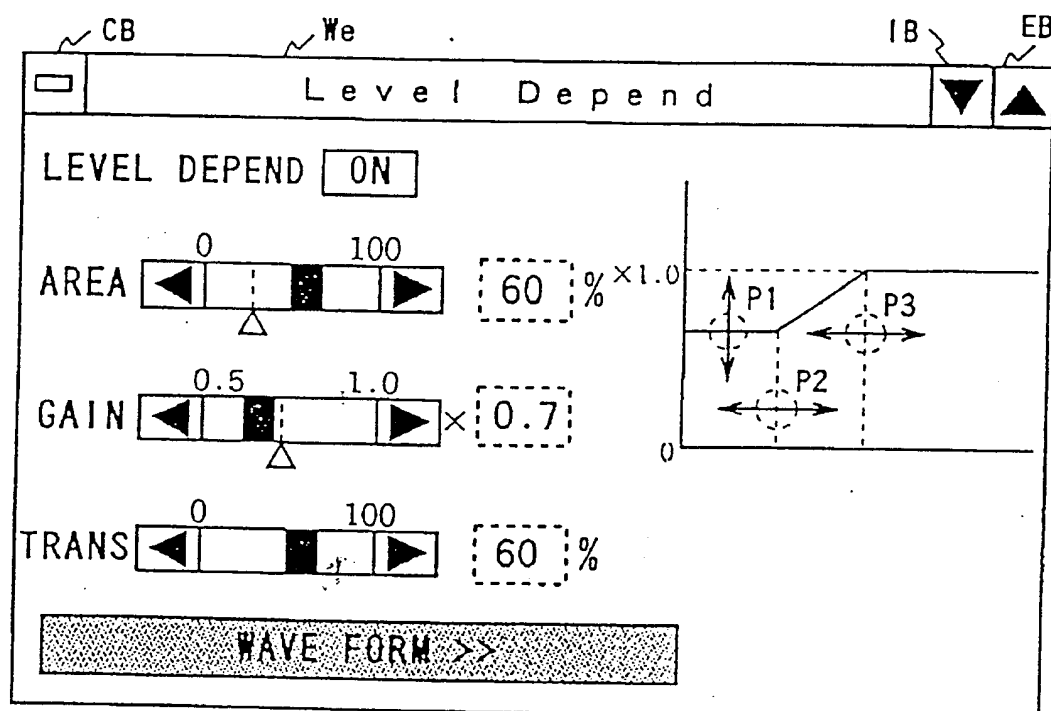
第47圖



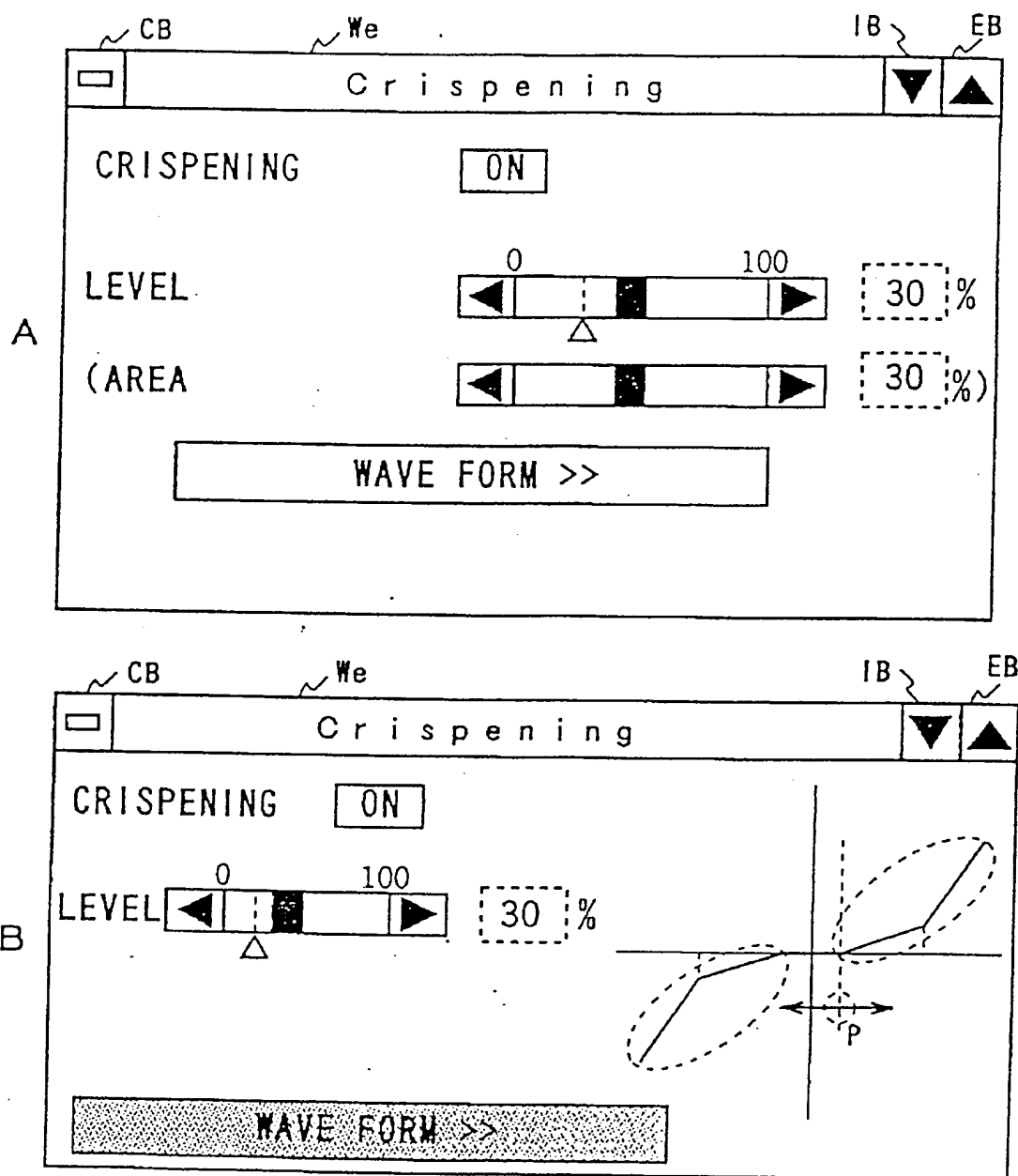
第48圖



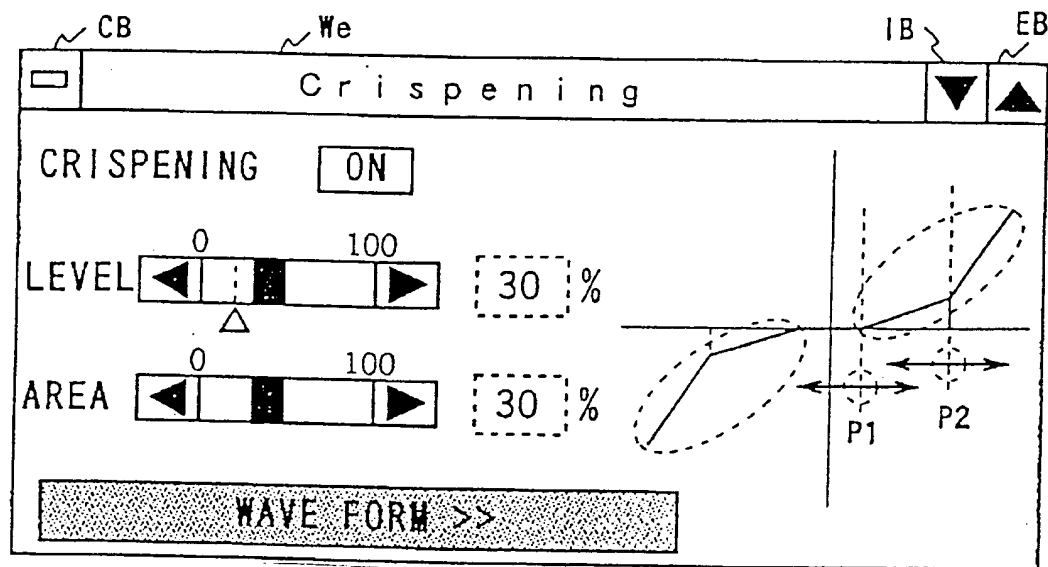
第 49 圖



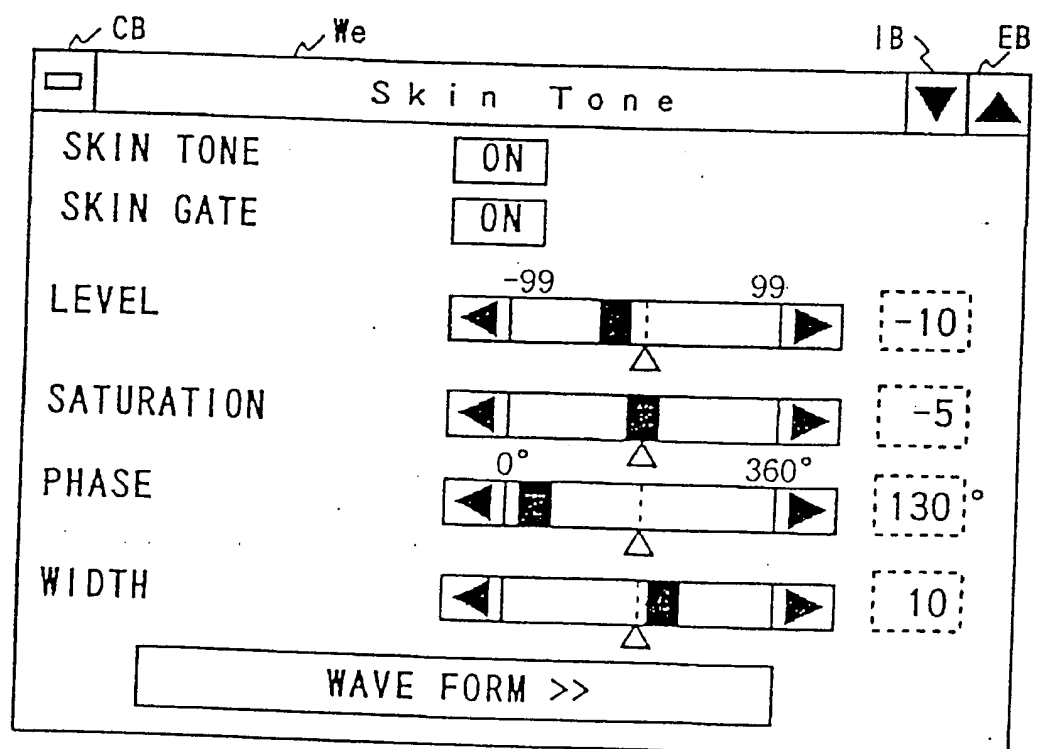
第 50 圖



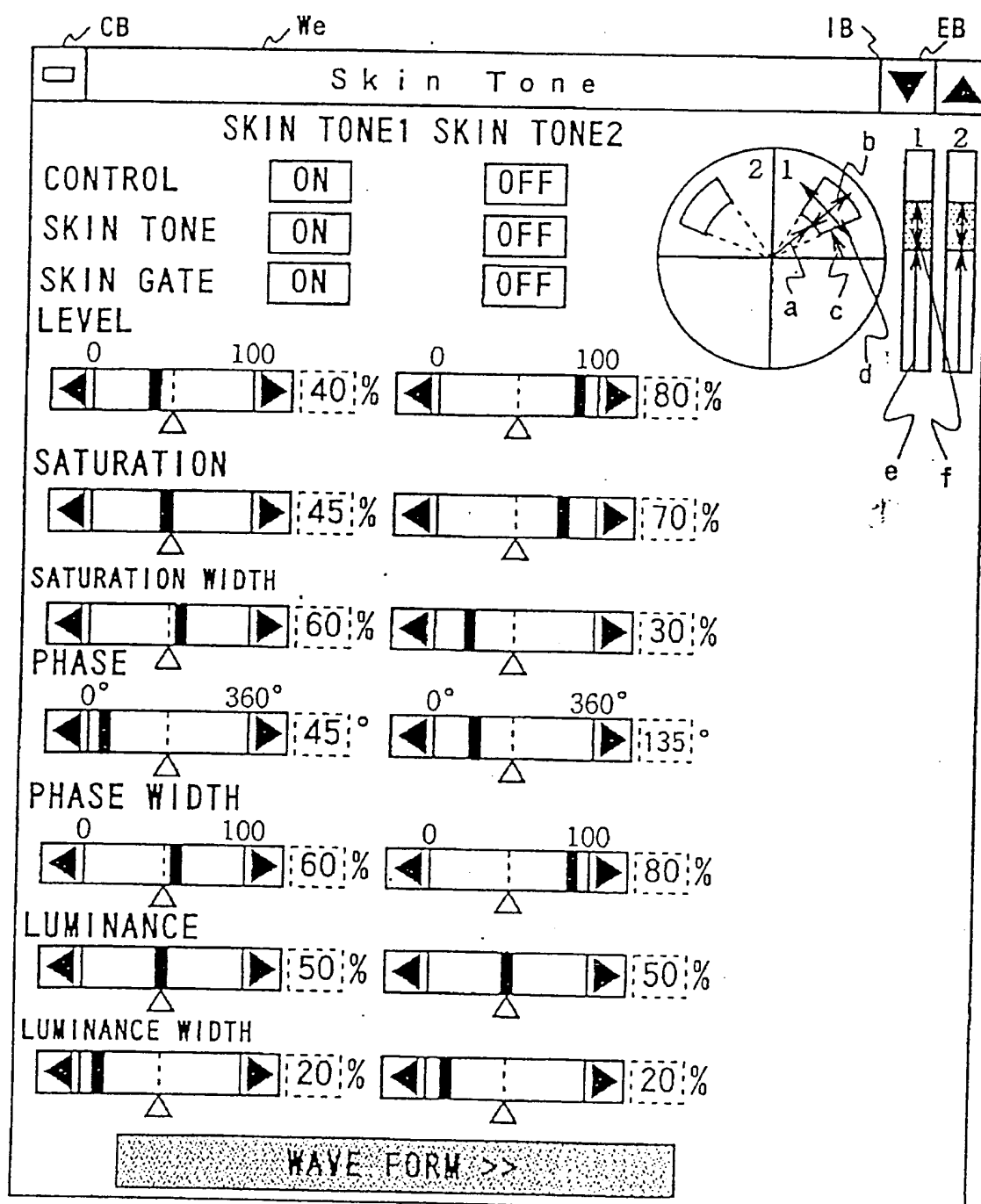
第 51 圖



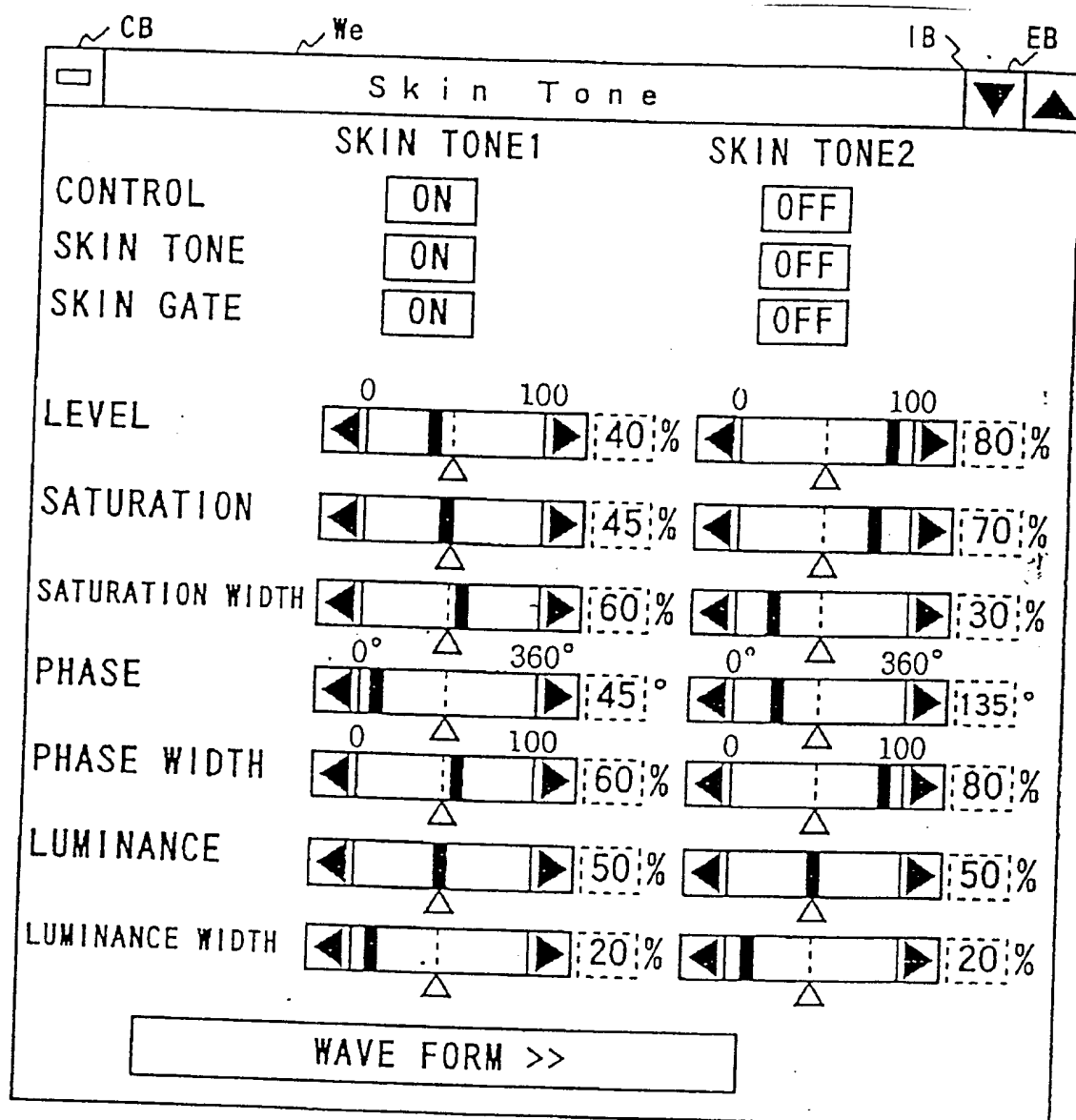
第 52 圖



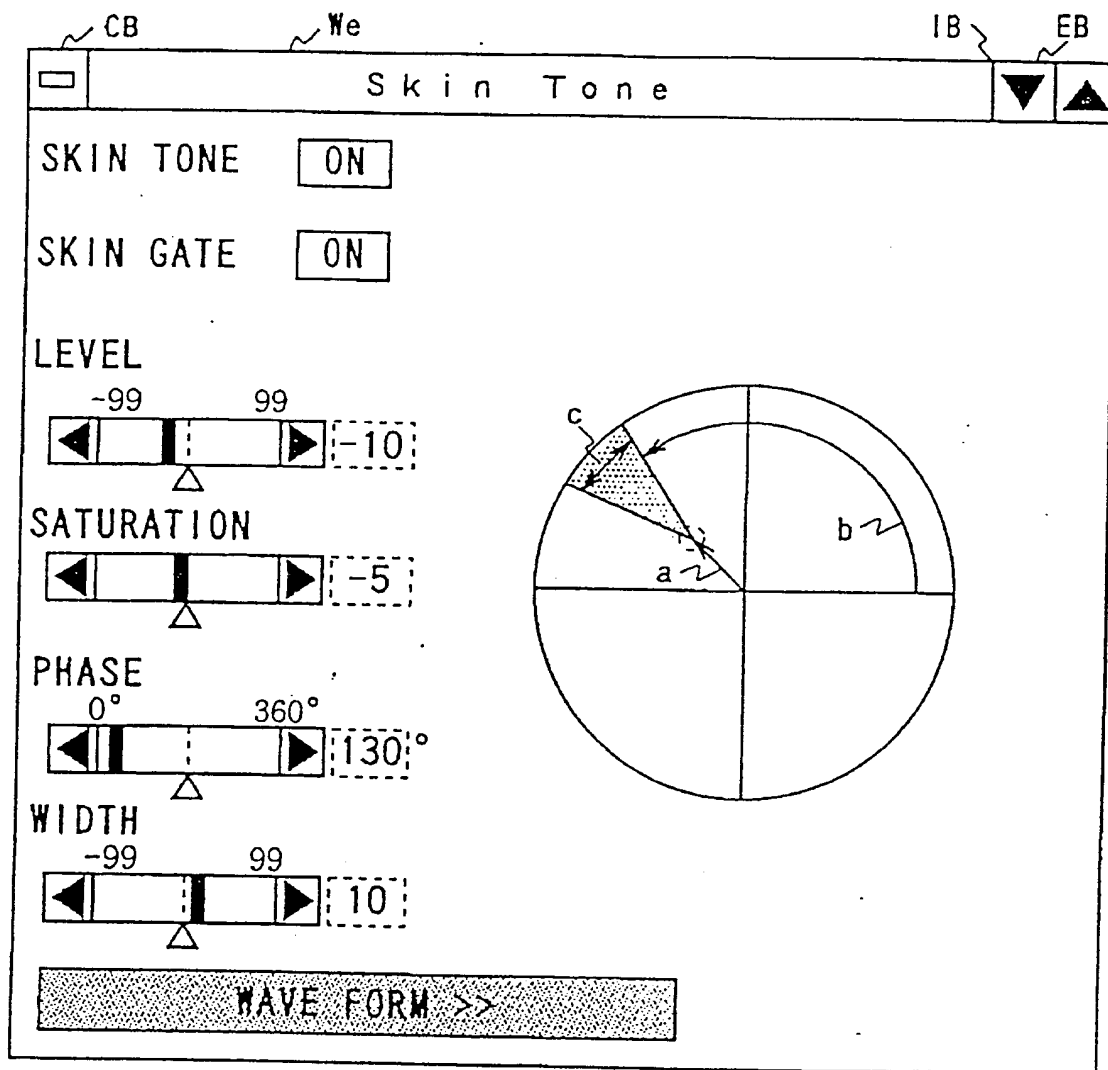
第 53 圖



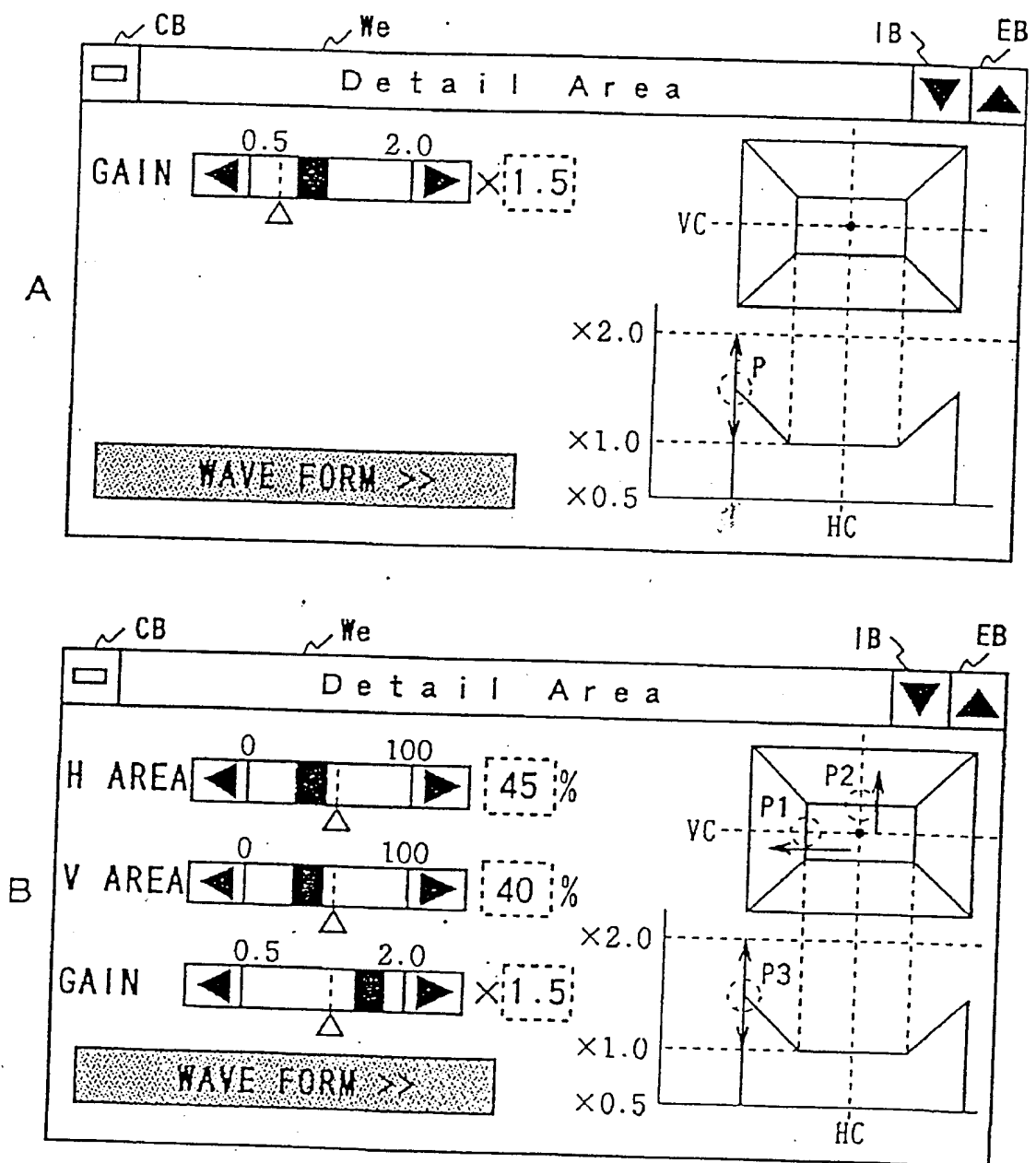
第 55 圖



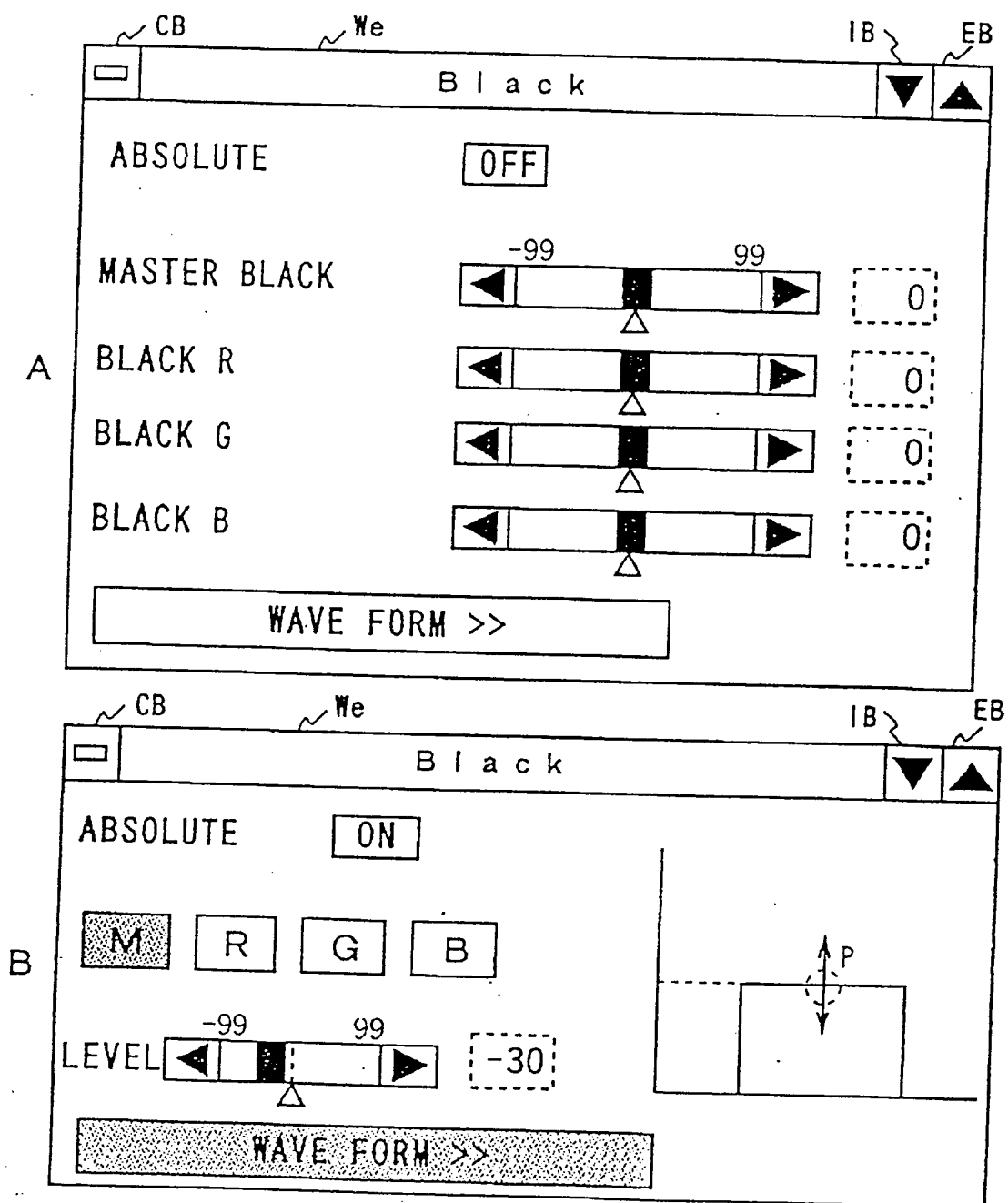
第54圖



第 56 圖



第 57 圖



第 58 圖

CB We IB EB

White

AUTO WHITE BALANCE

ABSOLUTE

5600K

ND SELECT

1	2	3	4	5
CLR	1/4	1/8	1/16	1/64

CC SELECT

A	B	C	D	E
CROSS	3200K	4300K	6300K	8000K

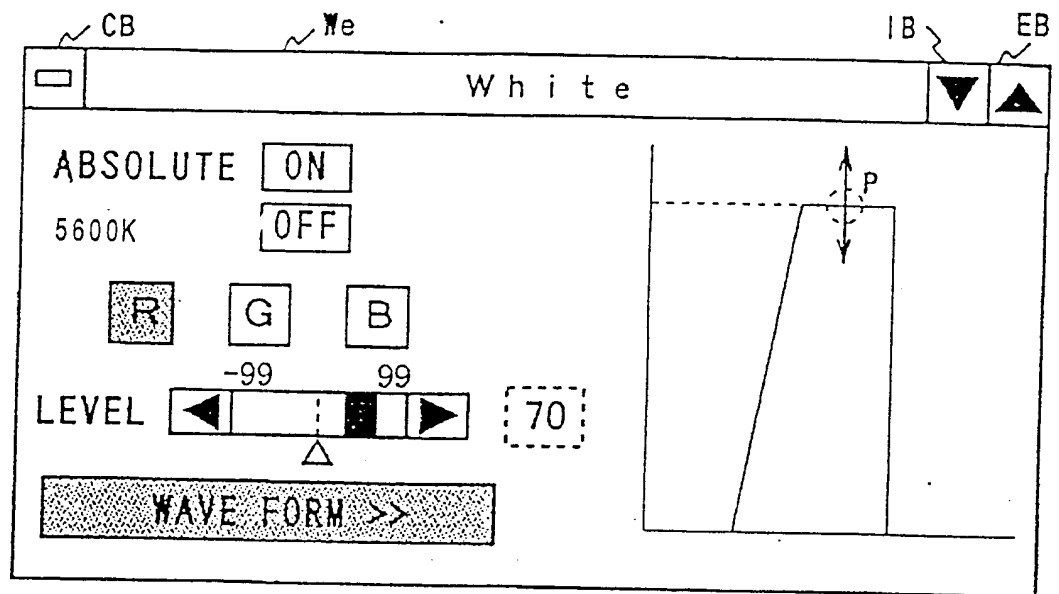
WHITE R

WHITE G

WHITE B

WAVE FORM >>

第 59 圖



第 60 圖

CB
Me
IB
EB

☐

Black Set

▼

▲

AUTO BLACK BALANCE START

IRIS CLOSE OFF

GAIN SELECT 0dB 18dB

GAIN BOUNCE OFF

BLACK SET R

◀

▶

-99

99

0

BLACK SET G

◀

▶

0

BLACK SET B.

◀

▶

0

BLACK SET R(18)

◀

▶

-99

99

0

BLACK SET G(18)

◀

▶

0

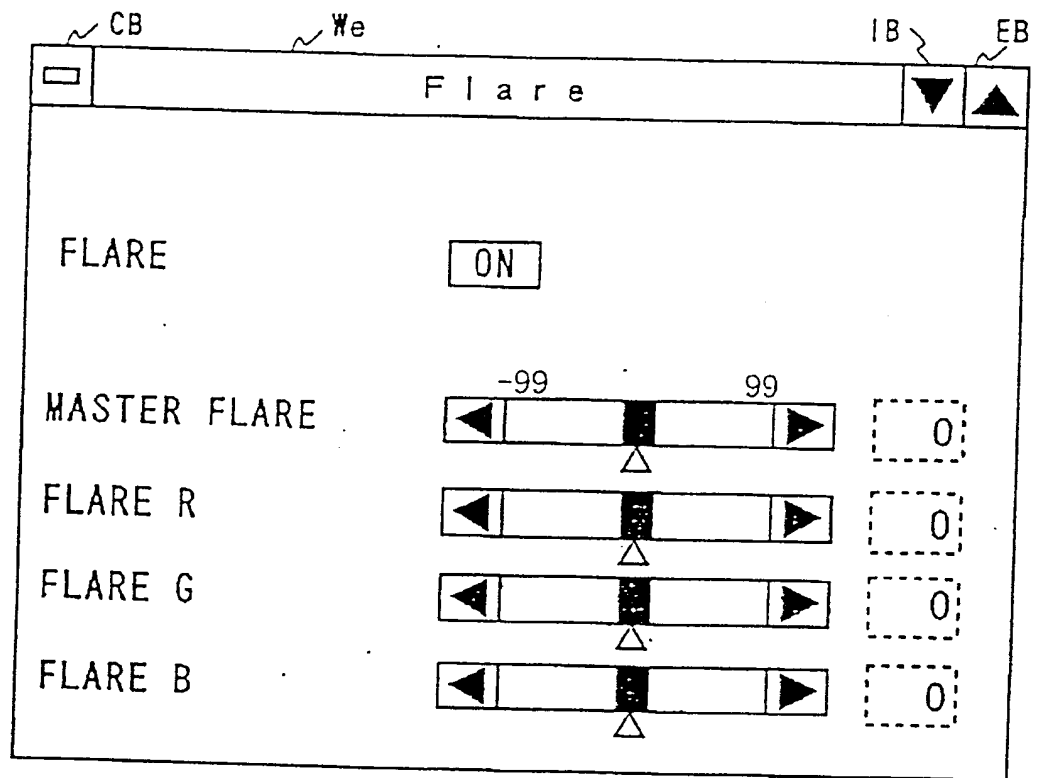
BLACK SET B(18)

◀

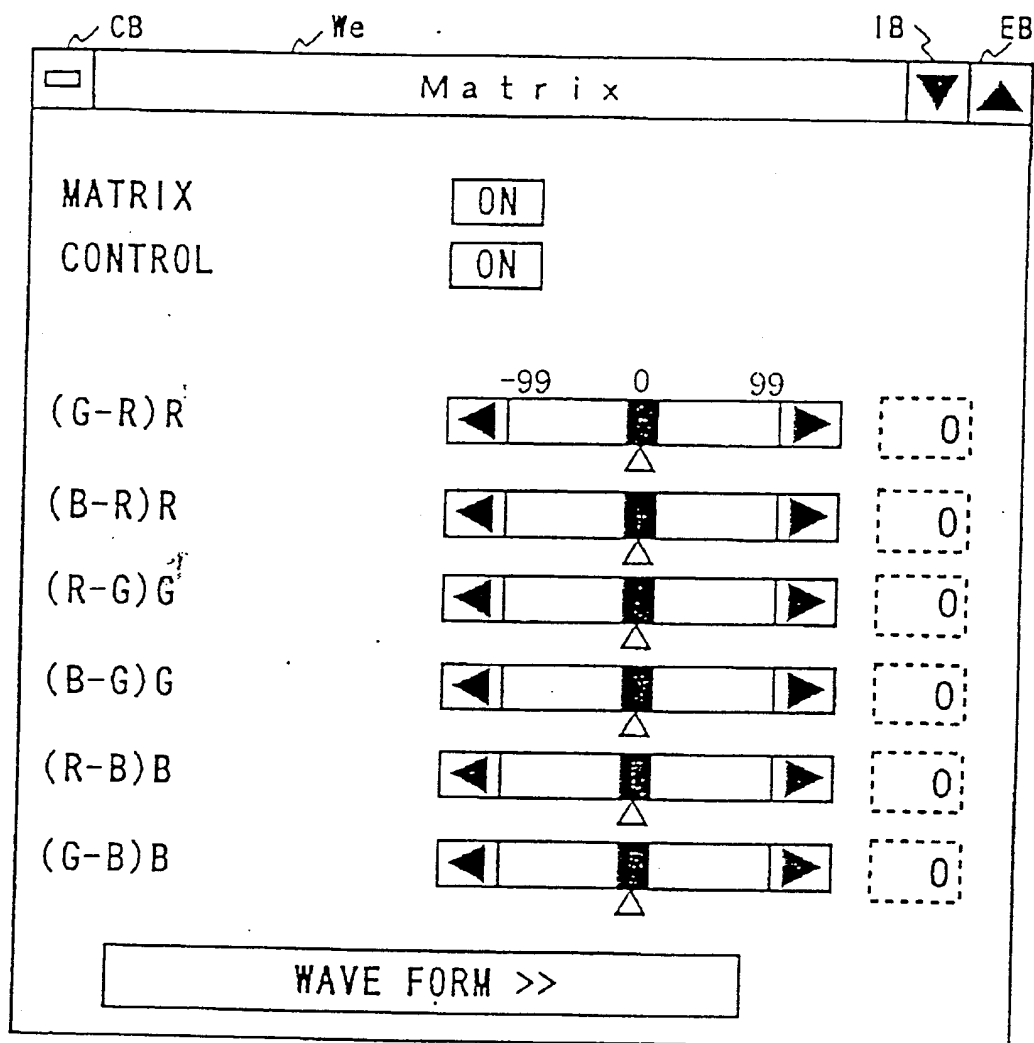
▶

0

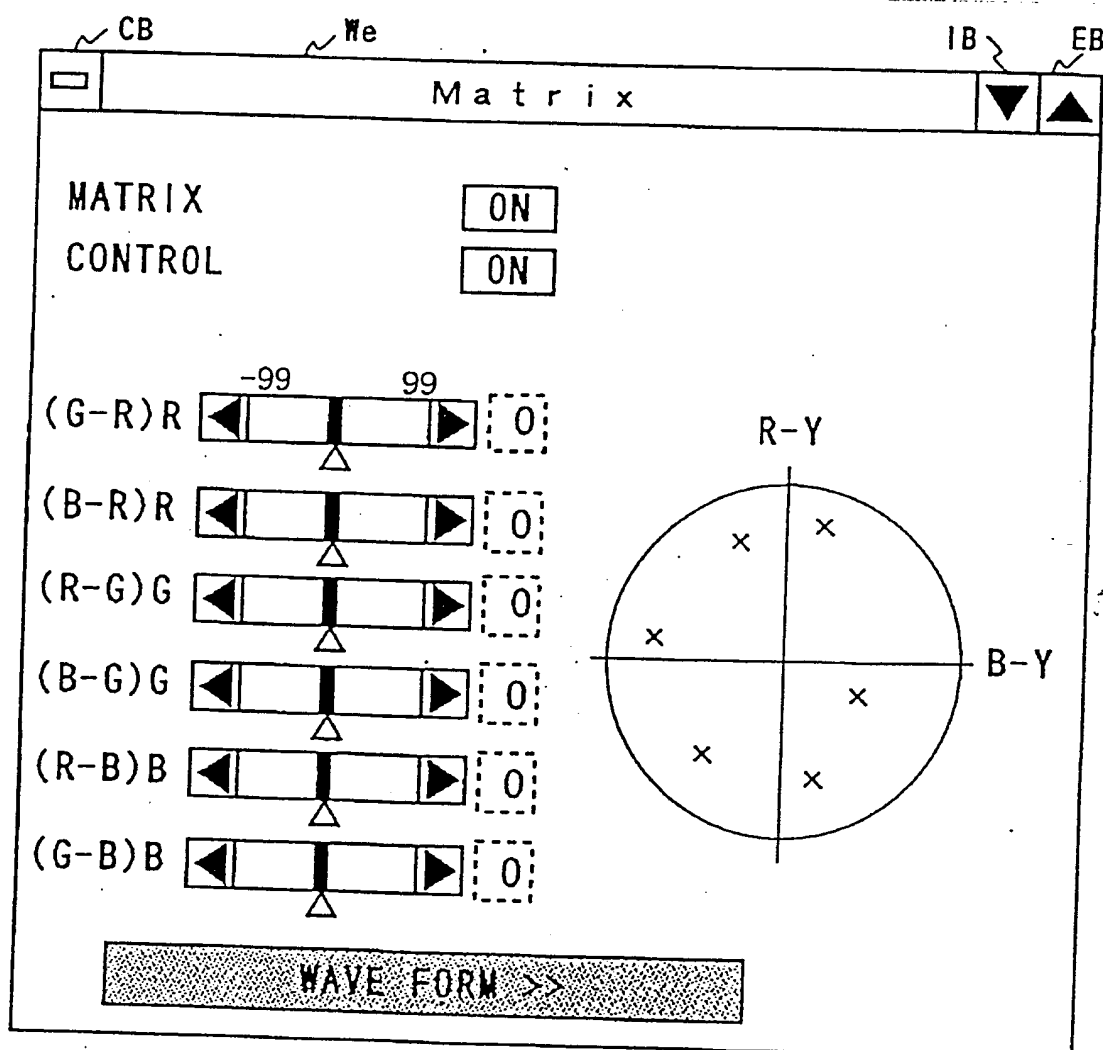
第 61 圖



第 62 圖



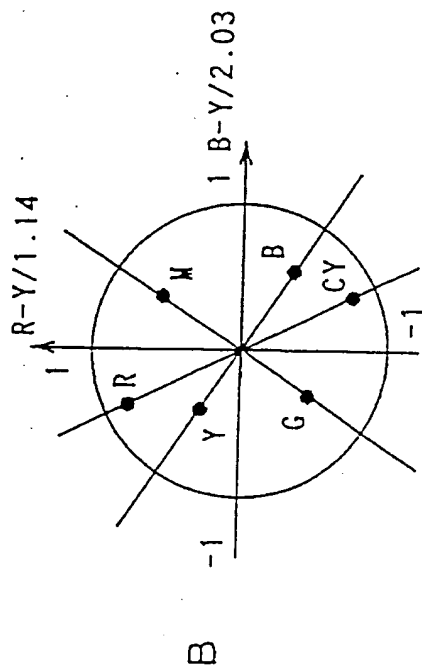
第 63 圖



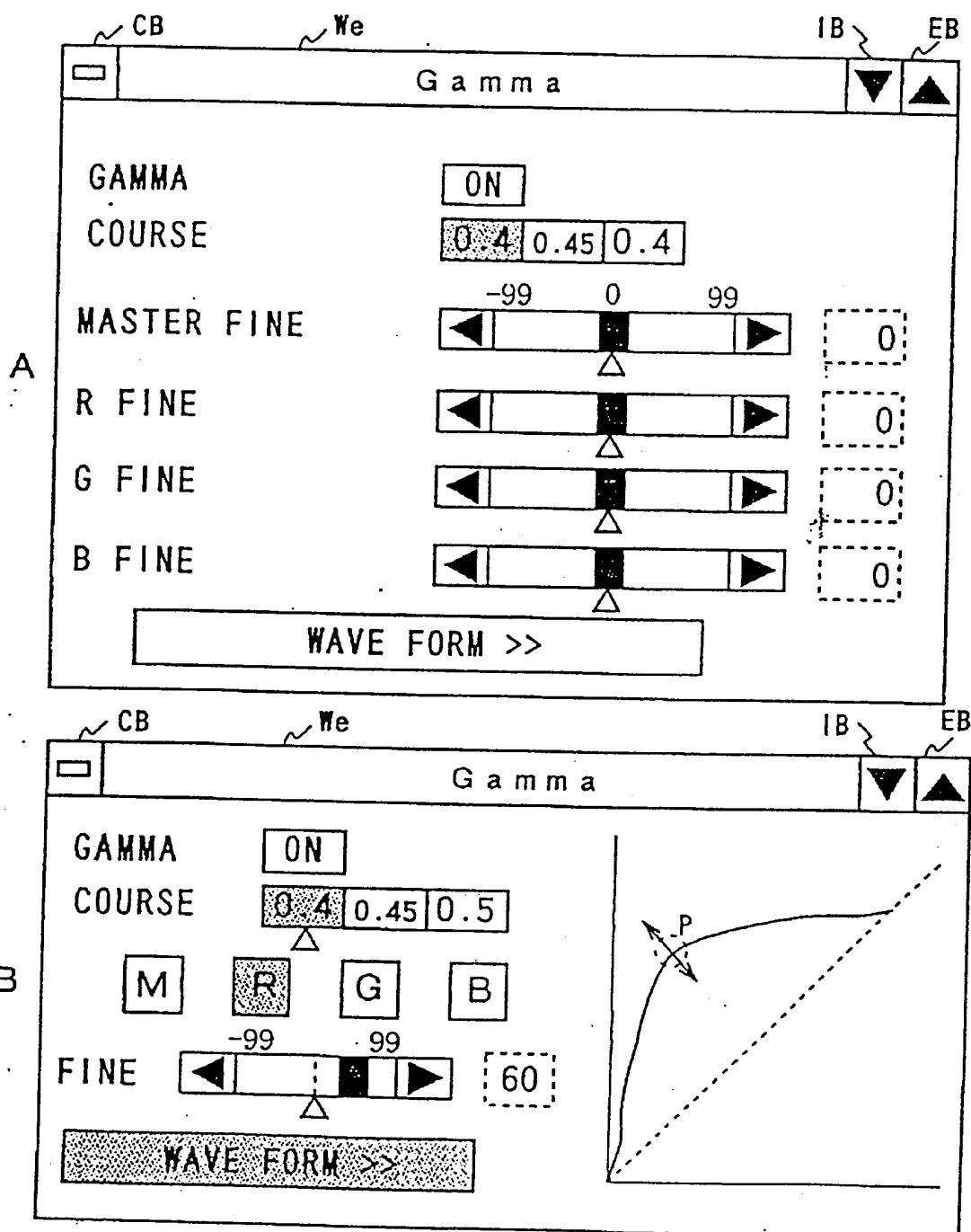
第 64 圖

	灰	黃	綠	紅	藍	黑
R	1	1	0	1	0	0
G	1	1	1	0	0	0
B	1	0	0	1	1	0
Y	1.000	0.886	0.701	0.413	0.114	0
R-Y	0	0.114	-0.701	0.587	-0.114	0
B-Y	0	-0.886	0.209	-0.587	0.886	0

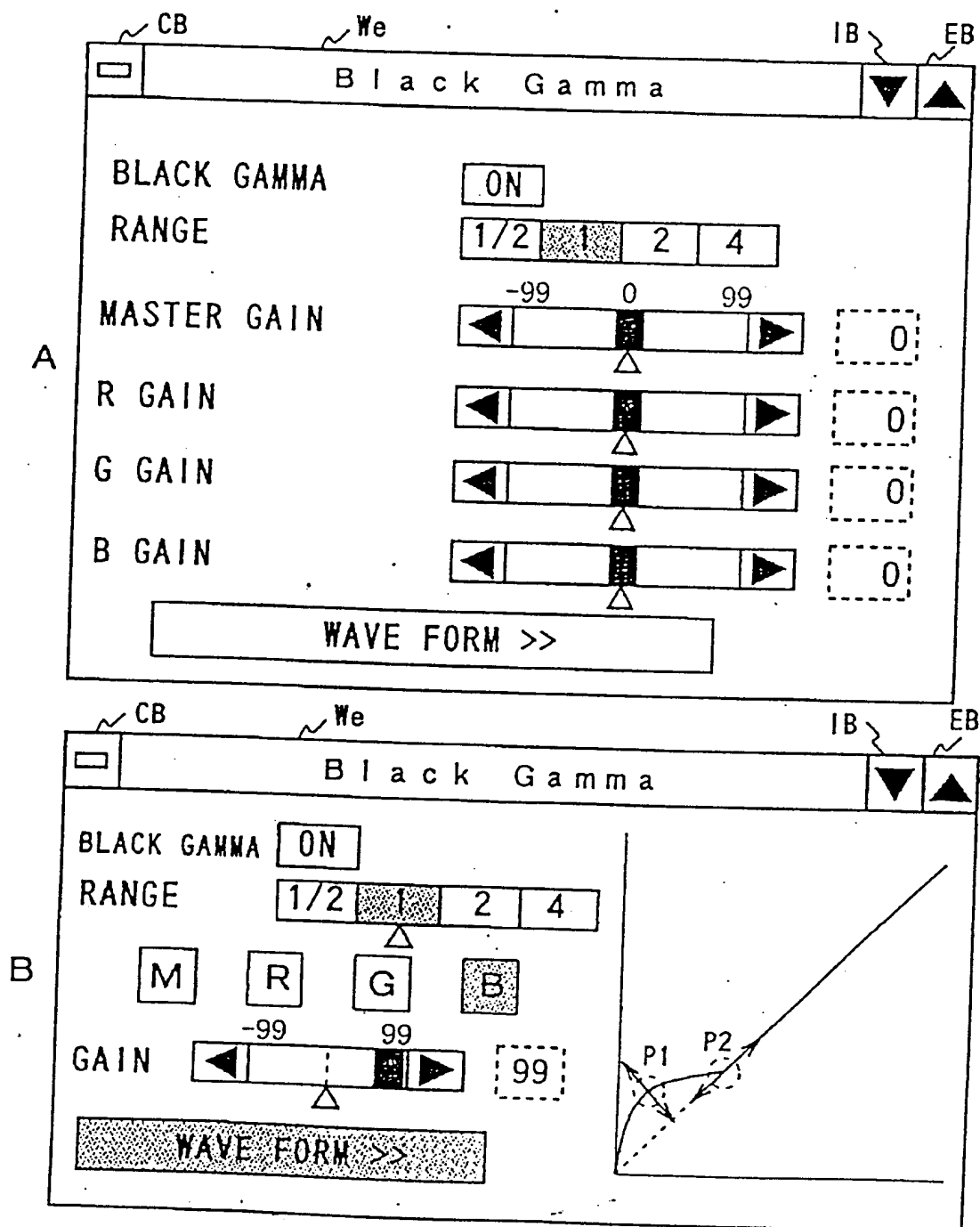
A



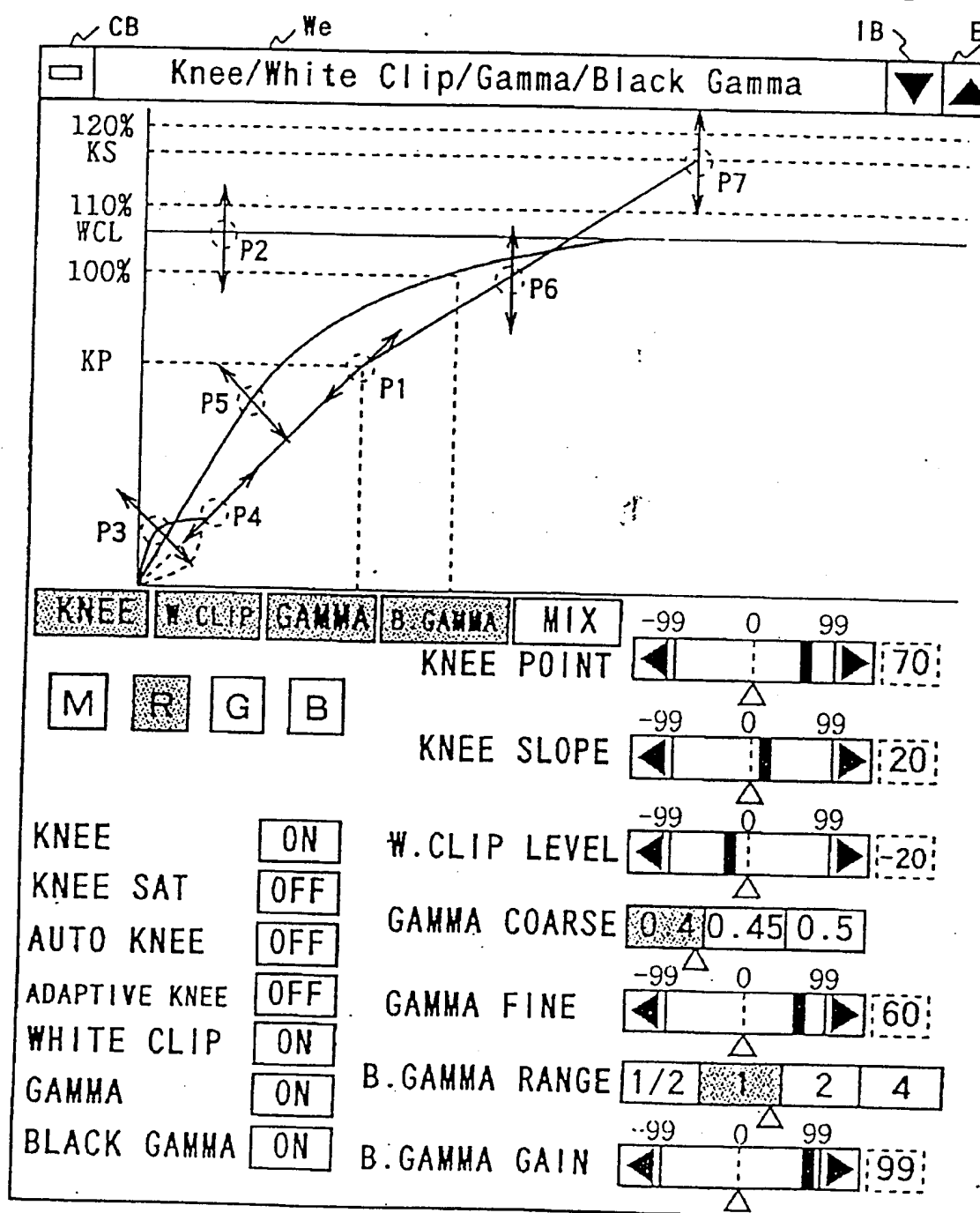
第 65 圖



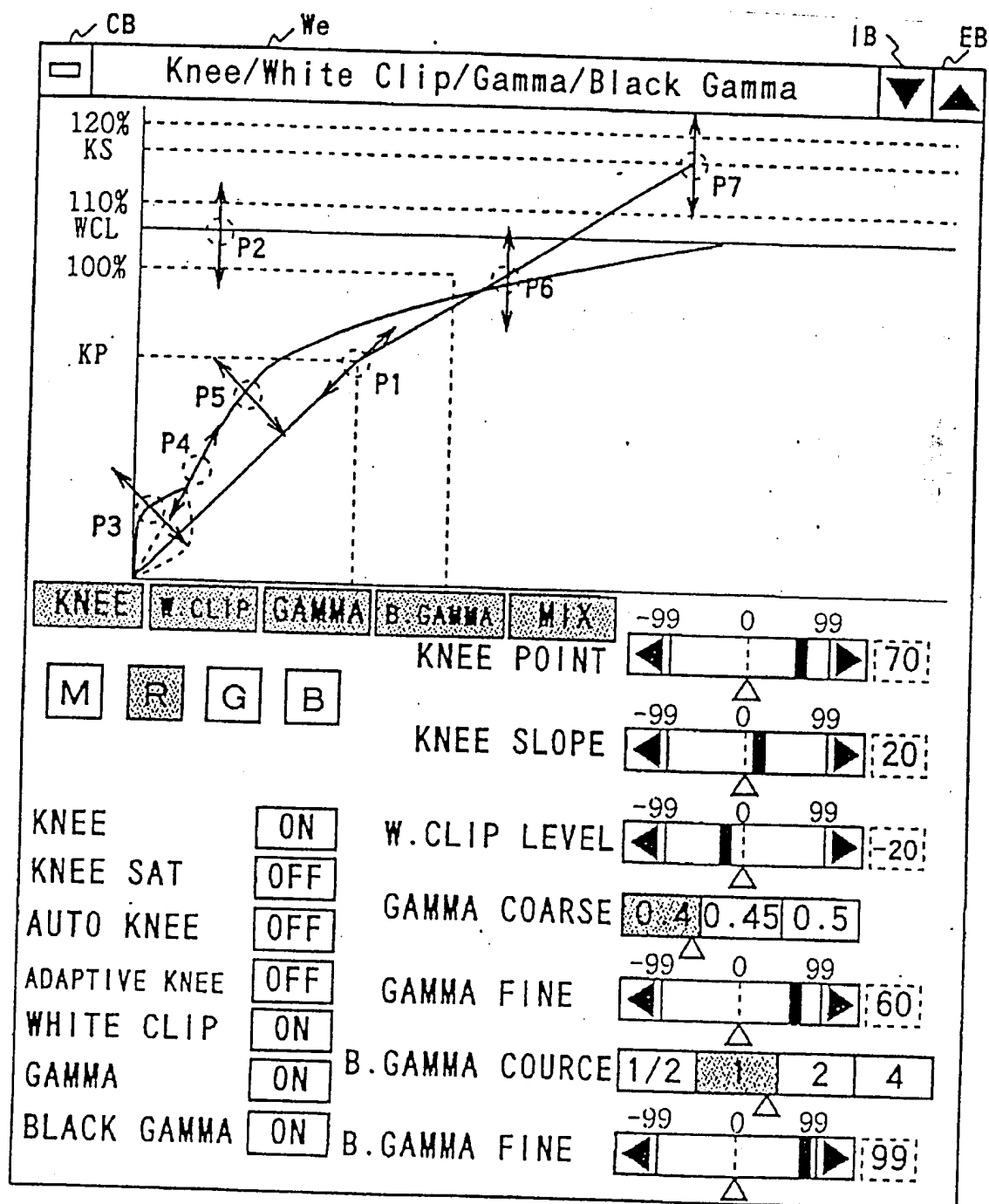
第 66 圖



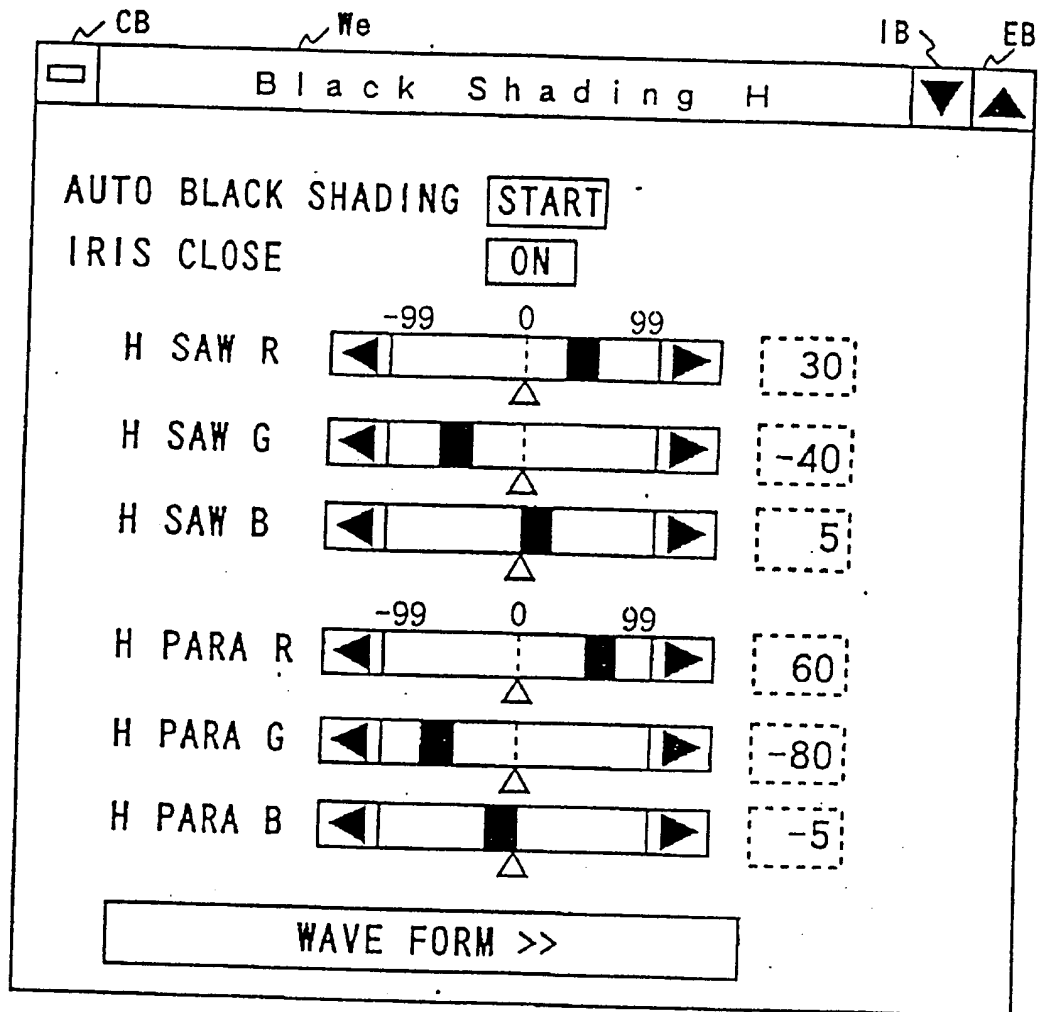
第 67. 圖



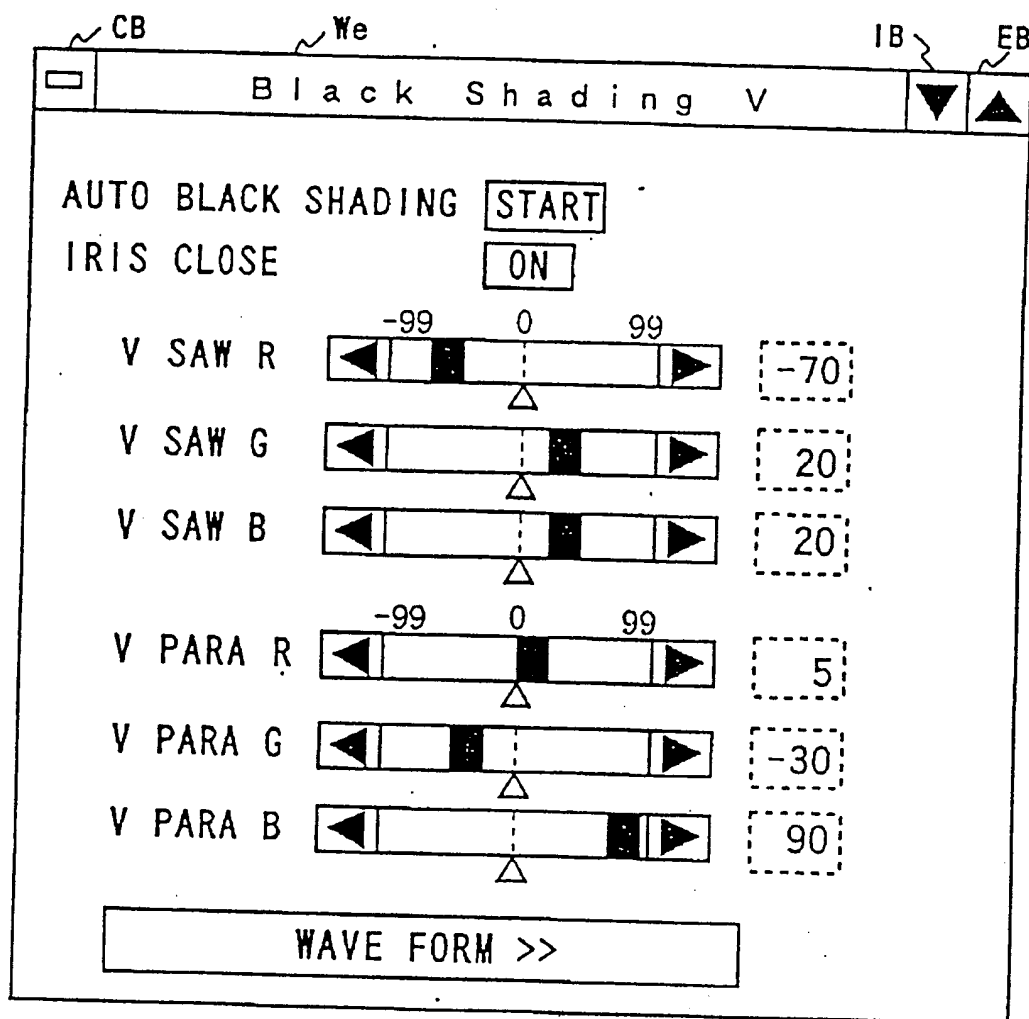
第 68 圖



第 69 圖



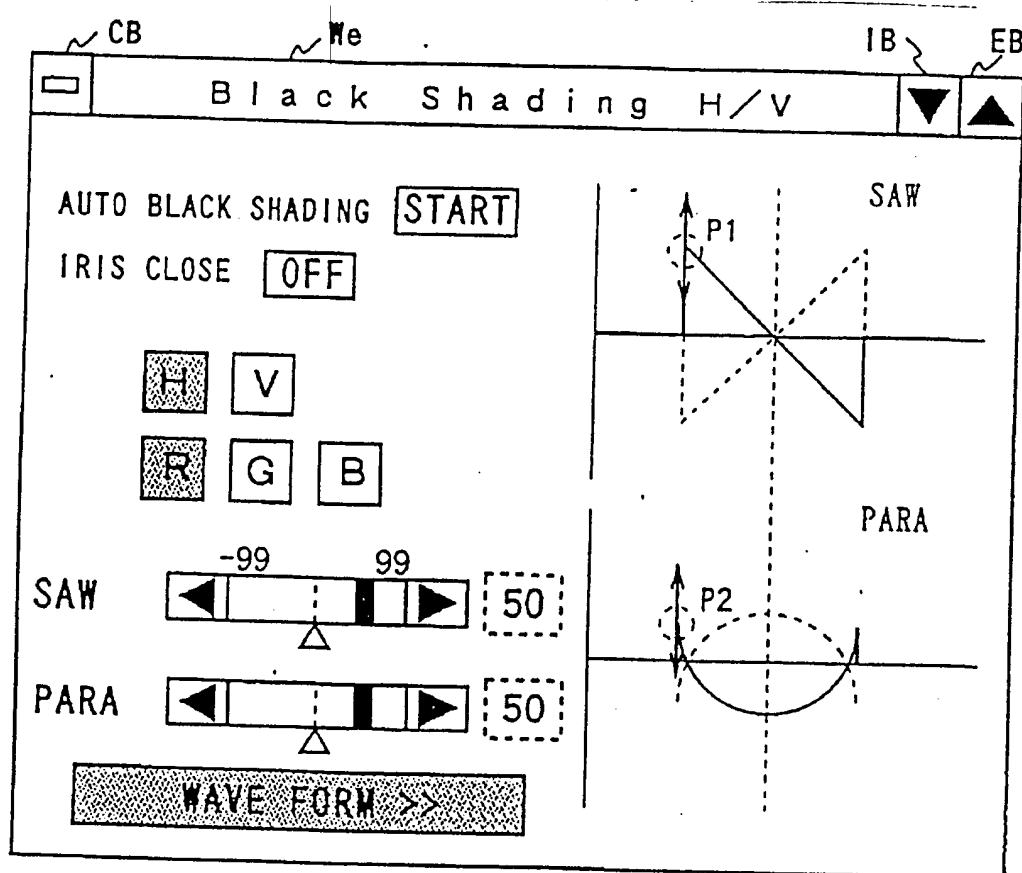
第 70 圖



第71圖

311214

(71)



第 72 圖

CB We IB EB

White Shading H

AUTO WHITE SHADING

EXTENDER

GAMMA

H SAW R -99 0 99

H SAW G -99 0 99

H SAW B -99 0 99

H PARA R -99 0 99

H PARA G -99 0 99

H PARA B -99 0 99

WAVE FORM >>

第 73 圖

311214

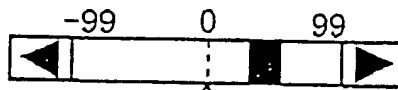
CB We IB EB

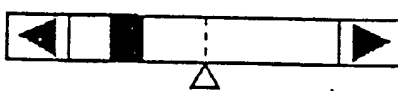
White Shading V

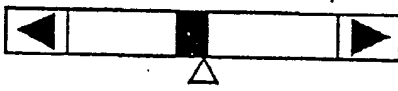
AUTO WHITE SHADING

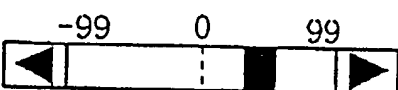
EXTENDER

GAMMA

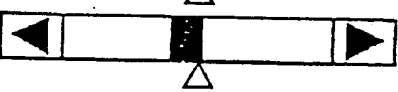
V SAW R  40

V SAW G  -85

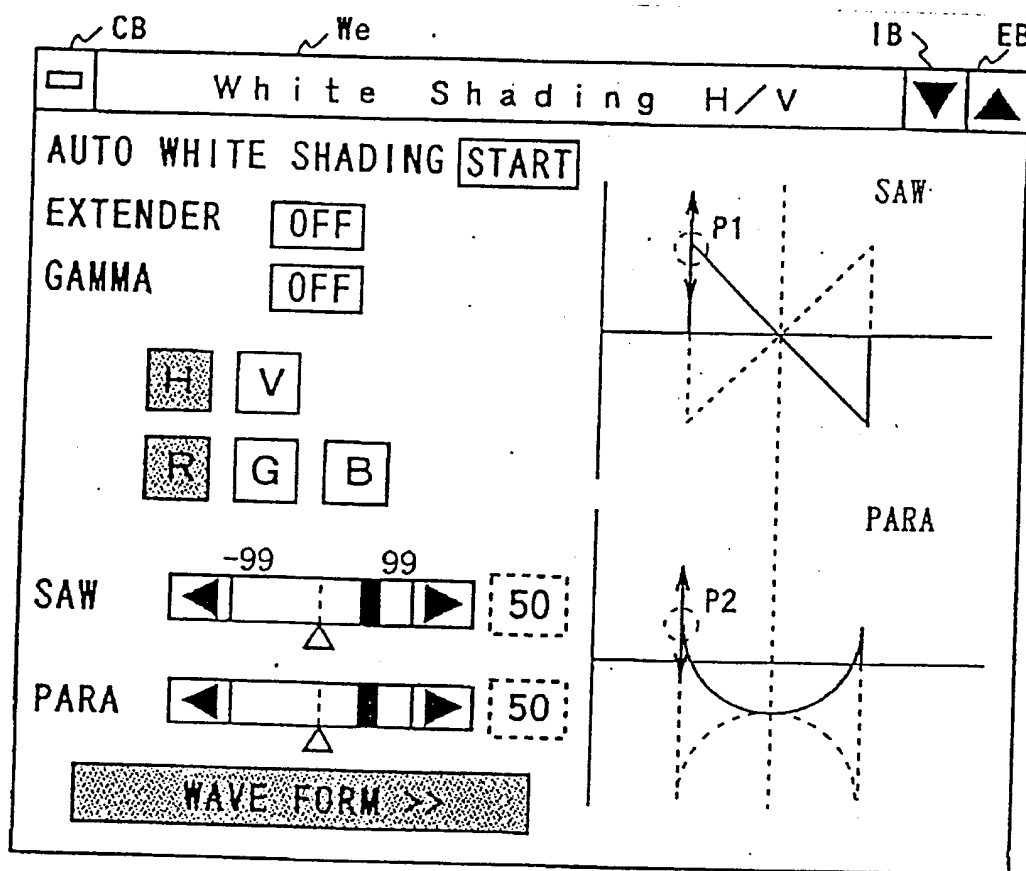
V SAW B  -5

V PARA R  40

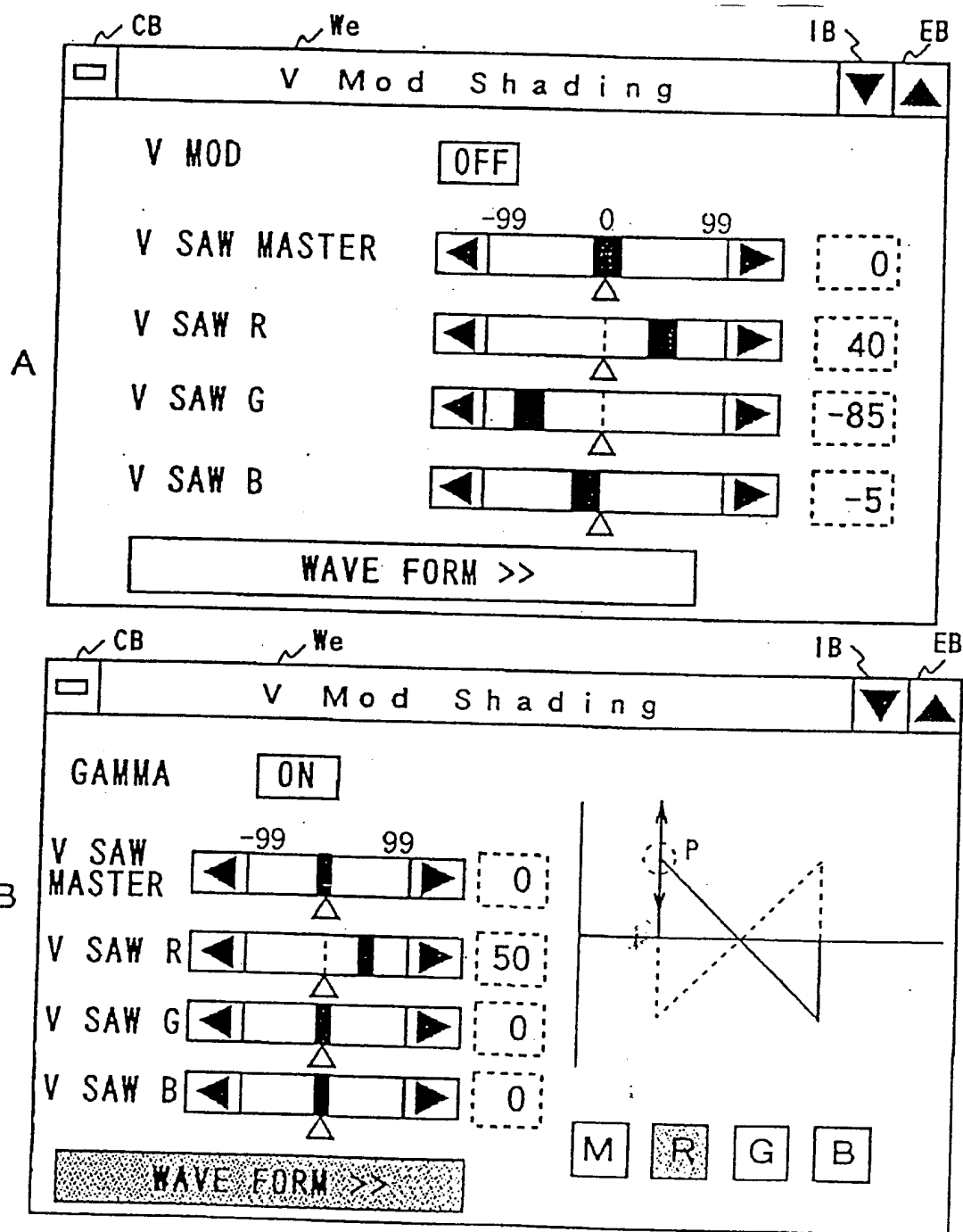
V PARA G  -85

V PARA B  -5

第 74 圖



第 75 圖



第 76 圖

A

CB We IB EB

Transmit

MODE SEL 0-FIBER A-TRIAx D-TRIAx

AUDIO DELAY 0 100 50

B

CB We IB EB

Mic/Line

MIC1/LINE1

INPUT SELECT MIC LINE

POWER SELECT OFF +12V +48V

GAIN SELECT -20 -30 -40 -50 -60 dB

MIC2/LINE2

INPUT SELECT MIC LINE

POWER SELECT OFF +12V +48V

GAIN SELECT -20 -30 -40 -50 -60 dB

第 77 圖

CB We IB EB

Mic/Line

MIC1/LINE1

INPUT SELECT	MIC	LINE	
POWER SELECT	OFF	+12V	+48V
GAIN SELECT	0	-20	dB

MIC2/LINE2

INPUT SELECT	MIC	LINE	
POWER SELECT	OFF	+12V	+48V
GAIN SELECT	0	-20	dB

第 78 圖

CB We IB EB

☐ Incom

INCOM-1

INCOM-MIC

GAIN 0 100

SIDE TONE 50%

PGM MIX

PGM MIX MODE

INCOM-2

INCOM-MIC

GAIN 0 100

SIDE TONE 50%

PGM MIX

PGM MIX MODE

第 79 圖

A

CB We IB EB

Tracker

INPUT LEVEL -20 dB

MIX TO INCOM2

PGM MIX

INCOM2 MIX

MIX LEVEL 0 100 50 %

B

CB We IB EB

Ext Command

EXT COM1

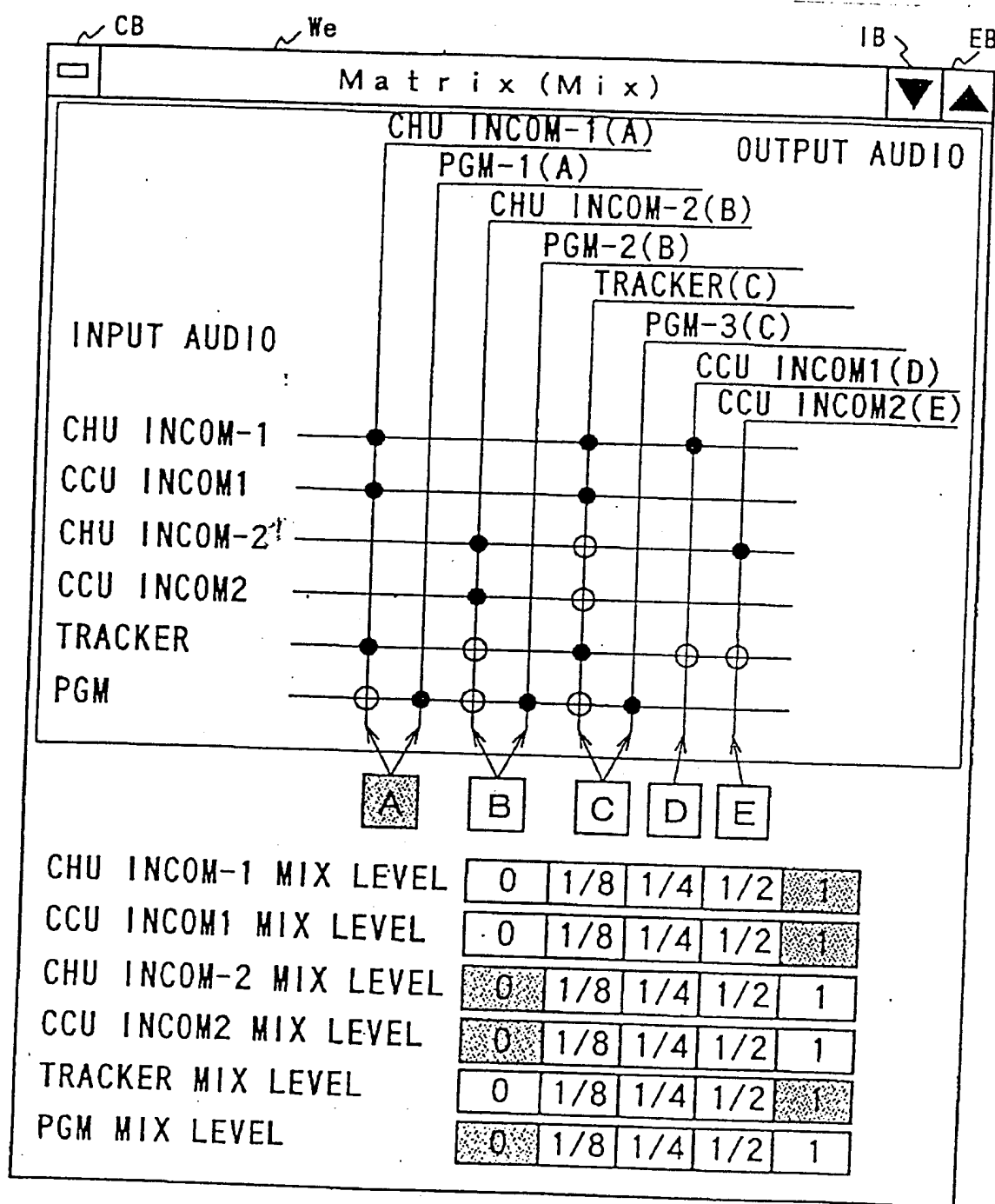
EXT COM2

EXT COM3

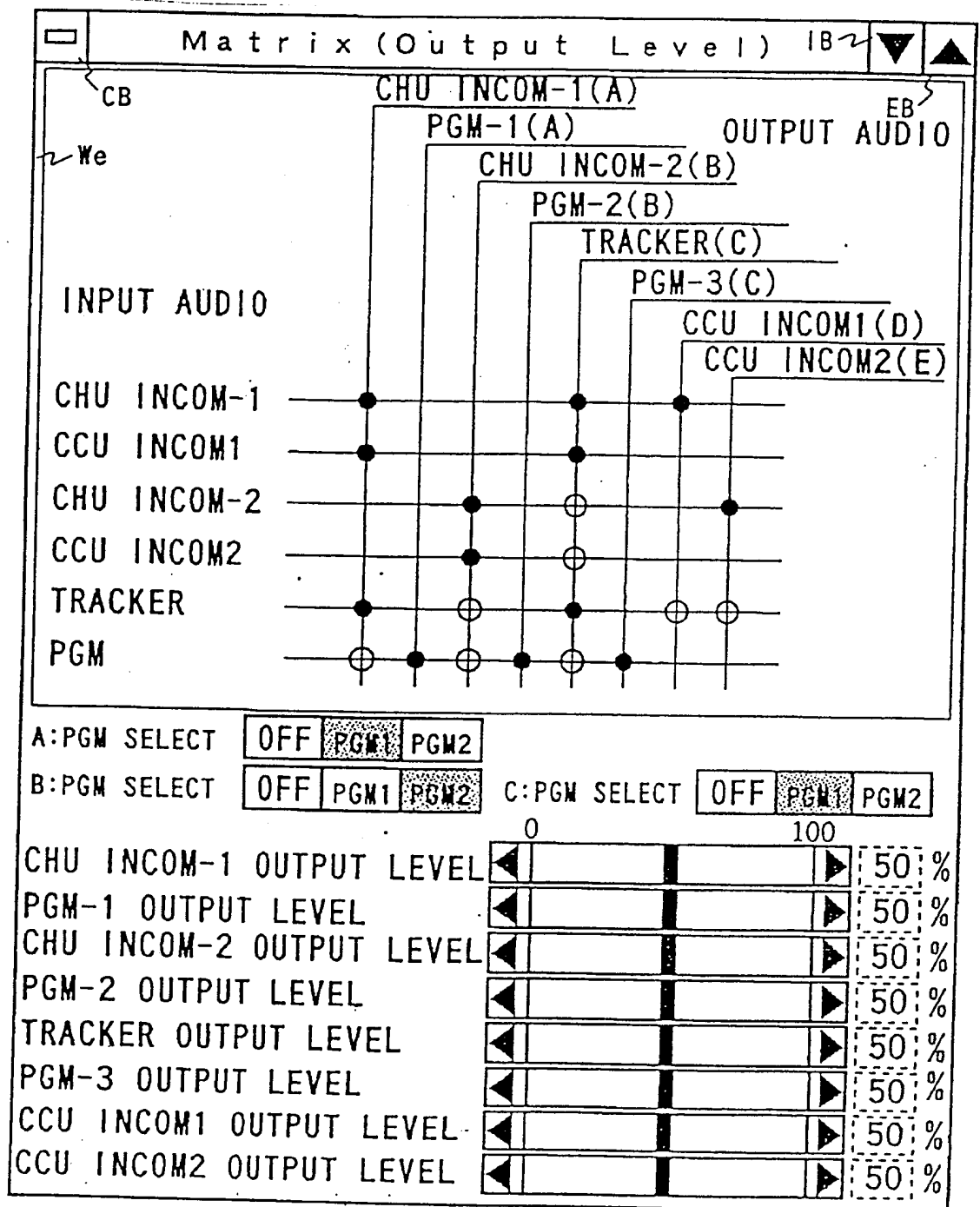
EXT COM4

第 80 圖

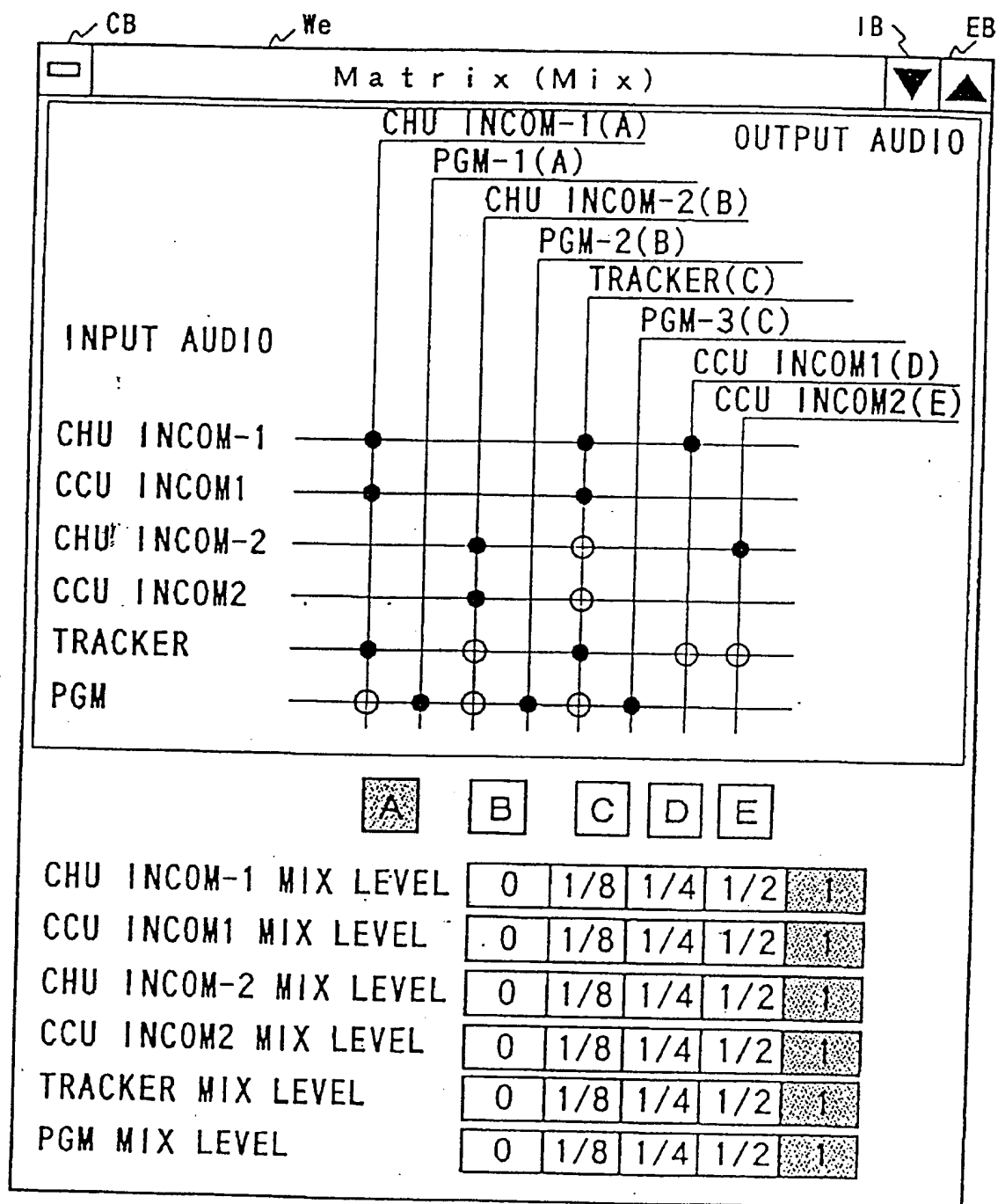
311214



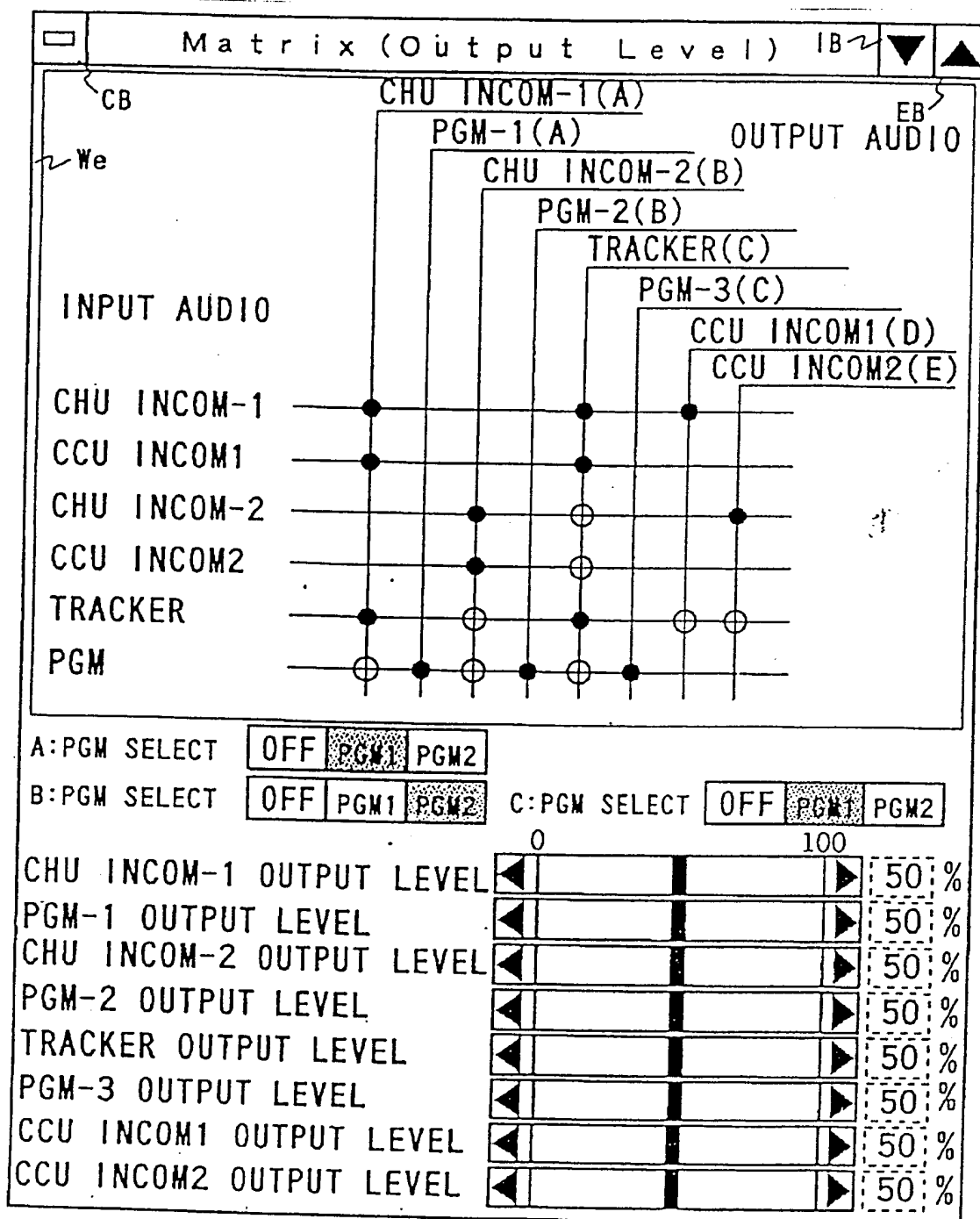
第 81 圖



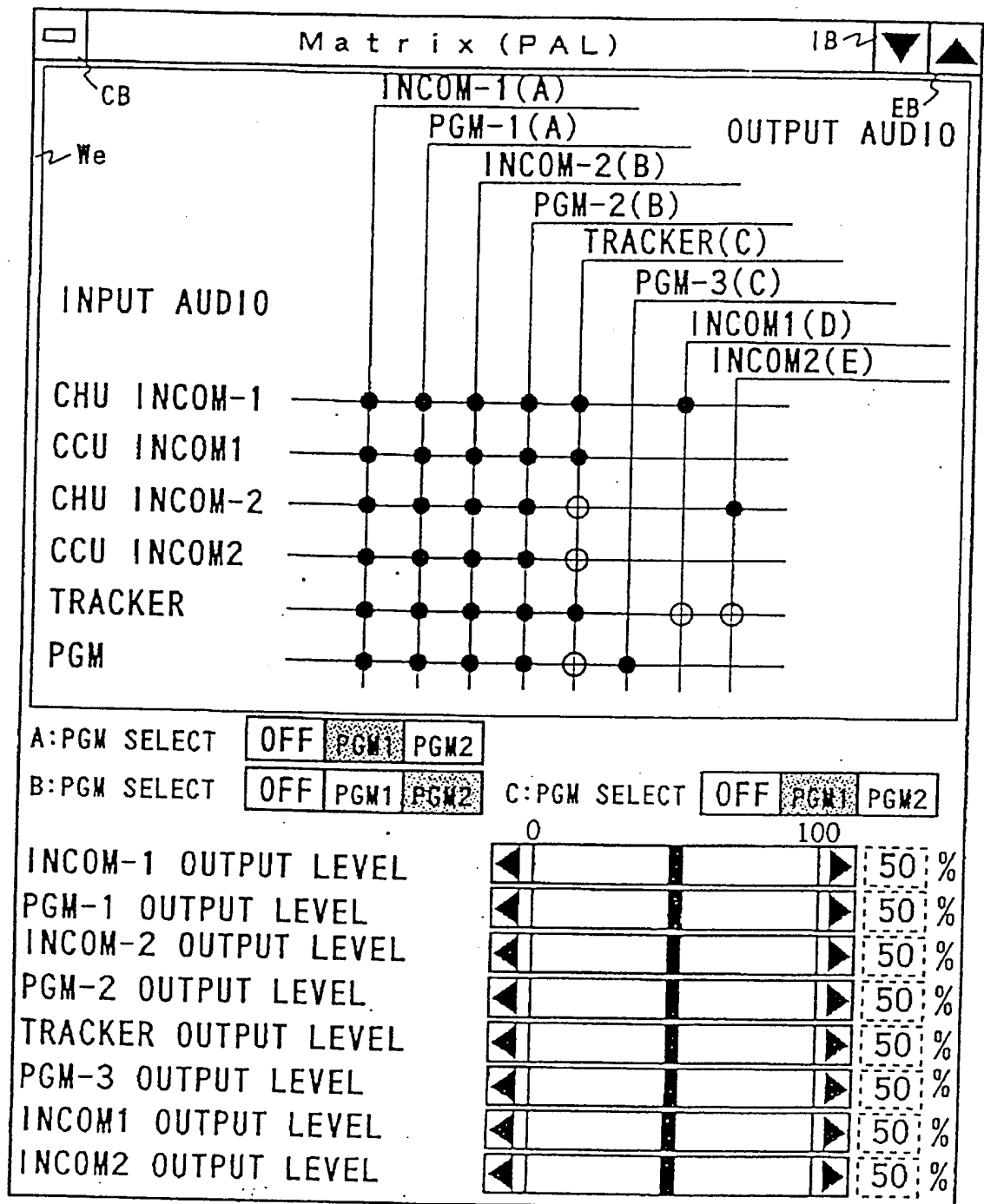
第 82 圖



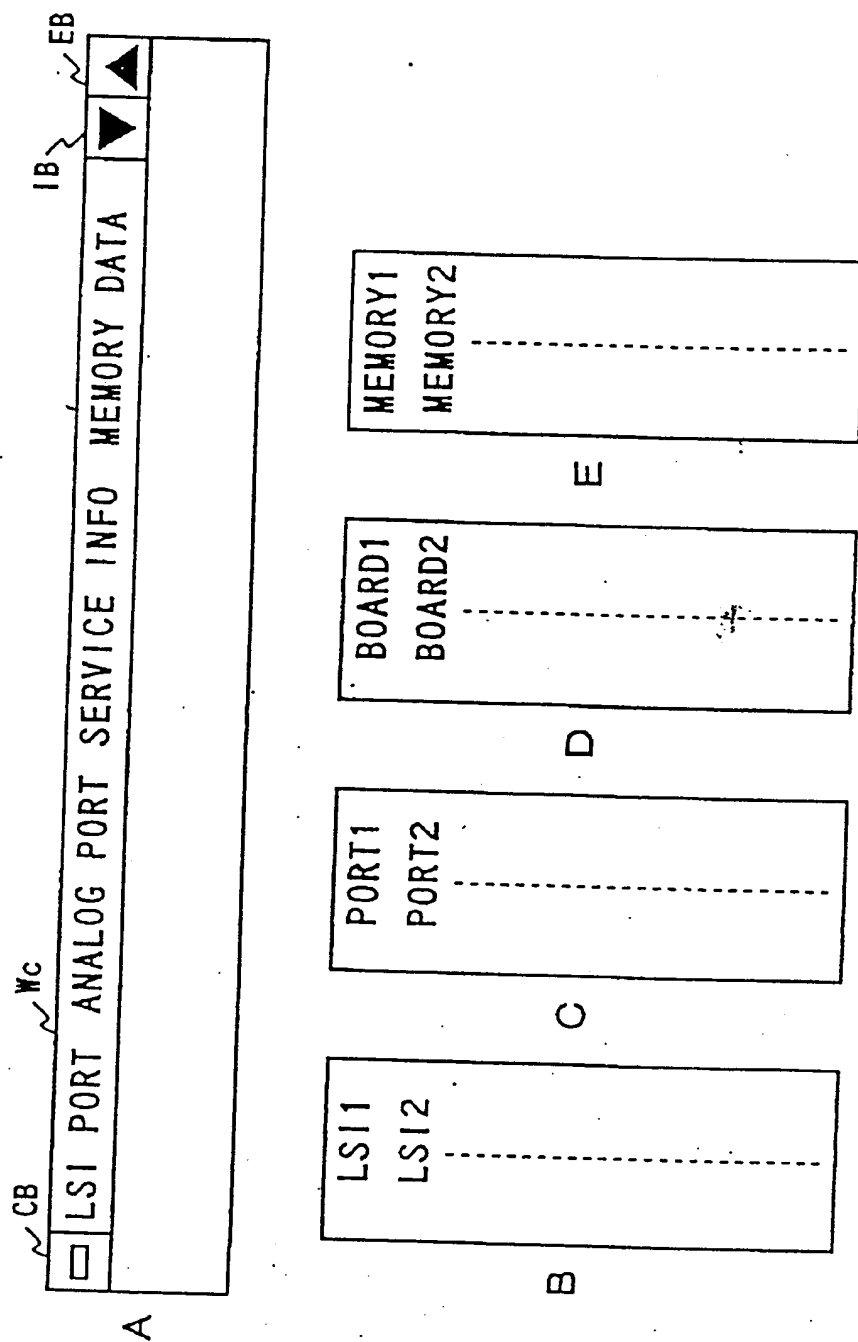
第 83 圖



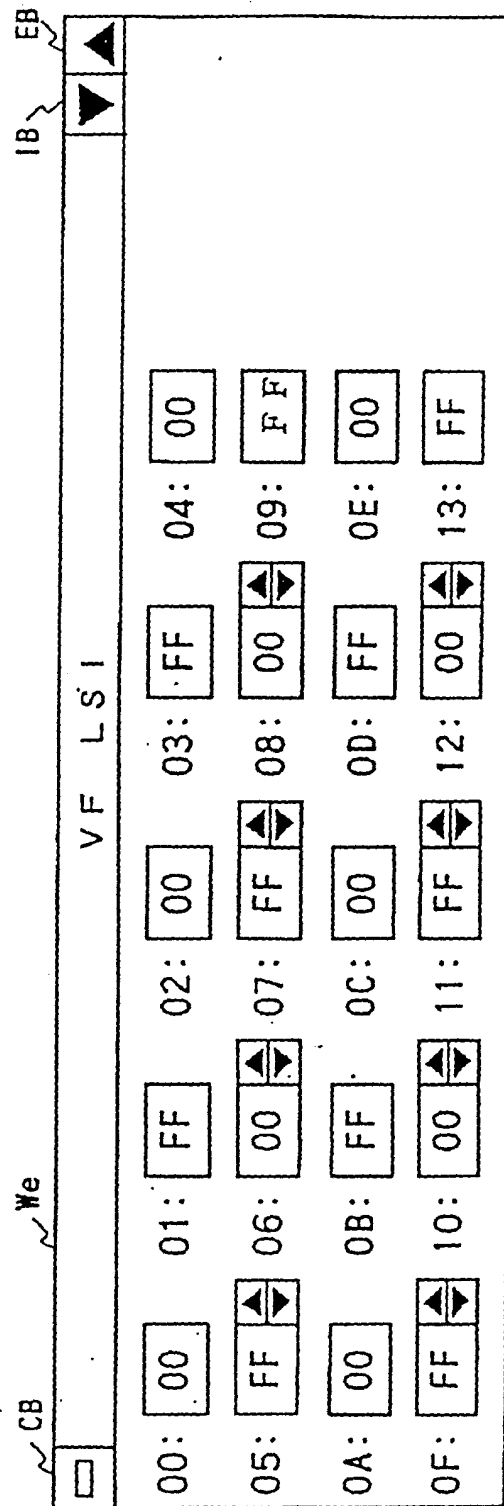
第 84 圖



第 85 圖



第86圖



第 87 圖