

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 6 部門第 2 区分

【発行日】平成20年5月29日(2008.5.29)

【公開番号】特開2006-293218(P2006-293218A)

【公開日】平成18年10月26日(2006.10.26)

【年通号数】公開・登録公報2006-042

【出願番号】特願2005-117134(P2005-117134)

【国際特許分類】

G 0 3 B 5/00 (2006.01)

H 0 4 N 5/225 (2006.01)

H 0 4 N 5/232 (2006.01)

【F I】

G 0 3 B 5/00 G

H 0 4 N 5/225 F

H 0 4 N 5/232 Z

【手続補正書】

【提出日】平成20年4月10日(2008.4.10)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

像ぶれを補正する像ぶれ補正手段を有するレンズ装置と、  
該レンズ装置の振動を検出する振動センサと、  
前記レンズ装置の変位を検出する位置検出手段と、  
前記位置検出手段の出力値が所定時間継続して変化しないときは、前記像ぶれ補正手段  
による像ぶれ補正を行わない制御手段とを有することを特徴とする撮影システム。

【請求項 2】

像ぶれを補正する像ぶれ補正手段を有するレンズ装置と、  
該レンズ装置の振動を検出する振動センサと、  
前記レンズ装置の変位を検出する位置検出手段と、  
前記位置検出手段の出力値が所定値以上であるときは、前記振動センサの出力値に基づ  
く補正量にて前記像ぶれ補正手段による像ぶれ補正を行い、  
前記位置検出手段の出力値が所定値より小さいときは、前記像ぶれ補正手段による像ぶ  
れ補正を行わない制御手段とを有することを特徴とする撮影システム。

【請求項 3】

像ぶれを補正する像ぶれ補正手段を有するレンズ装置と、  
該レンズ装置の振動を検出する振動センサと、  
前記レンズ装置の変位を検出する位置検出手段と、  
前記振動センサの出力信号と前記位置検出手段の出力信号の差分信号が、前記振動セン  
サに固有のノイズ判定周波数より低い周波数からなるときは前記像ぶれ補正手段による像  
ぶれ補正を行わない制御手段とを有することを特徴とする撮影システム。

【請求項 4】

前記位置検出手段の出力信号の最大周波数が、所定の像ぶれ補正周波数帯域の最低周波  
数より低く、前記差分信号が前記振動センサに固有のノイズ判定周波数より低い周波数か  
らなるときは、前記制御手段は前記像ぶれ補正手段による像ぶれ補正を行わないことを特

徴とする請求項 3 に記載の撮影システム。

【請求項 5】

前記像ぶれ補正周波数帯域の最低周波数は前記ノイズ判定周波数より低い周波数であることを特徴とする請求項 4 に記載の撮影システム。

【請求項 6】

前記振動センサの出力信号の最大周波数が、所定の像ぶれ補正周波数帯域の最低周波数より低く、前記差分信号が前記振動センサに固有のノイズ判定周波数より低い周波数からなるときは、前記制御手段は前記像ぶれ補正手段による像ぶれ補正を行わないことを特徴とする請求項 3 に記載の撮影システム。

【請求項 7】

前記差分信号が所定時間継続して前記振動センサに固有のノイズ判定周波数より低い周波数からなるときは、前記制御手段は前記像ぶれ補正手段による像ぶれ補正を行わないことを特徴とする請求項 3 乃至 6 に記載の撮影システム。

【請求項 8】

前記位置検出手段は前記レンズ装置のパンニングもしくはチルティングの少なくとも一方を検出することを特徴とする請求項 1 乃至 7 に記載の撮影システム。

【請求項 9】

前記位置検出手段はロータリーエンコーダであることを特徴とする請求項 1 乃至 8 に記載の撮影システム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

本発明にかかる一の撮影システムは、像ぶれを補正する像ぶれ補正手段を有するレンズ装置と、該レンズ装置の振動を検出する振動センサと、前記レンズ装置の変位を検出する位置検出手段と、前記位置検出手段の出力値が所定時間継続して変化しないときは、前記像ぶれ補正手段による像ぶれ補正を行わない制御手段とを有することを特徴とする。

本発明にかかる他の撮影システムは、像ぶれを補正する像ぶれ補正手段を有するレンズ装置と、該レンズ装置の振動を検出する振動センサと、前記レンズ装置の変位を検出する位置検出手段と、前記位置検出手段の出力値が所定値以上であるときは、前記振動センサの出力値に基づく補正量にて前記像ぶれ補正手段による像ぶれ補正を行い、前記位置検出手段の出力値が所定値より小さいときは、前記像ぶれ補正手段による像ぶれ補正を行わない制御手段とを有することを特徴とする。