

(19) 日本国特許庁(JP)

## (12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第6440450号  
(P6440450)

(45) 発行日 平成30年12月19日(2018.12.19)

(24) 登録日 平成30年11月30日(2018.11.30)

(51) Int.CI.

G02B 13/02 (2006.01)

F 1

G O 2 B 13/02

請求項の数 21 (全 42 頁)

(21) 出願番号 特願2014-214230 (P2014-214230)  
 (22) 出願日 平成26年10月21日 (2014.10.21)  
 (65) 公開番号 特開2015-111254 (P2015-111254A)  
 (43) 公開日 平成27年6月18日 (2015.6.18)  
 審査請求日 平成29年10月6日 (2017.10.6)  
 (31) 優先権主張番号 特願2013-232088 (P2013-232088)  
 (32) 優先日 平成25年11月8日 (2013.11.8)  
 (33) 優先権主張国 日本国 (JP)

(73) 特許権者 000000376  
 オリンパス株式会社  
 東京都八王子市石川町2951番地  
 (74) 代理人 100123962  
 弁理士 斎藤 圭介  
 (74) 代理人 100120204  
 弁理士 平山 巍  
 (72) 発明者 河村 一輝  
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ  
 リンパス株式会社内  
 (72) 発明者 藤倉 崇  
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ  
 リンパスイメージング株式会社内  
 審査官 殿岡 雅仁

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置

## (57) 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

開口絞りと、前記開口絞りの物体側に配置された物体側レンズ群グループと、前記開口絞りよりも像側に配置された像側レンズ群グループと、からなり、

前記物体側レンズ群グループは、複数のレンズを含み、正屈折力を有し、且つ位置が固定され、

前記像側レンズ群グループは、光軸に沿って前記開口絞りから像側に向かって順に、

負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなるか、又は、

正屈折力を有し、位置が固定のレンズ群と、負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなり、

前記第1像側レンズ群は、無限遠物体から近距離物体への合焦の際に光軸に沿って移動する合焦レンズ群であり、前記第3像側レンズ群はブレ補正レンズ群で、前記第2像側レンズ群は位置が固定のレンズ群であり、

前記ブレ補正レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動し、

以下の条件式(1)を満足することを特徴とする結像レンズ系。

$$0.06 < |f_{f_0}/f| < 0.4 \quad (1)$$

ただし、

$f$  は、無限遠物体合焦時における前記結像レンズ系の焦点距離、

$f_{f_0}$  は、前記合焦レンズ群の焦点距離、

である。

### 【請求項 2】

開口絞りと、前記開口絞りの物体側に配置された物体側レンズ群グループと、前記開口絞りよりも像側に配置された像側レンズ群グループと、からなり、

前記物体側レンズ群グループは、複数のレンズを含み、正屈折力を有し、且つ位置が固定され、

前記像側レンズ群グループは、光軸に沿って前記開口絞りから像側に向かって順に、

10

負屈折力を有する第 1 像側レンズ群と、正屈折力を有する第 2 像側レンズ群と、負屈折力を有する第 3 像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第 4 像側レンズ群と、からなるか、又は、

正屈折力を有し、位置が固定のレンズ群と、負屈折力を有する第 1 像側レンズ群と、正屈折力を有する第 2 像側レンズ群と、負屈折力を有する第 3 像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第 4 像側レンズ群と、からなり、

前記第 1 像側レンズ群は、無限遠物体から近距離物体への合焦の際に光軸に沿って移動する合焦レンズ群であり、前記第 3 像側レンズ群はブレ補正レンズ群で、前記第 2 像側レンズ群は位置が固定のレンズ群であり、

前記ブレ補正レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動し、

20

以下の条件式(2)を満足することを特徴とする結像レンズ系。

$$0.2 < f_{R1} / f_{R3} < 3.6 \quad (2)$$

ただし、

$f_{R1}$  は、前記第 1 像側レンズ群の焦点距離、

$f_{R3}$  は、前記第 3 像側レンズ群の焦点距離、

である。

### 【請求項 3】

開口絞りと、前記開口絞りの物体側に配置された物体側レンズ群グループと、前記開口絞りよりも像側に配置された像側レンズ群グループと、からなり、

30

前記物体側レンズ群グループは、複数のレンズを含み、正屈折力を有し、且つ位置が固定され、

前記像側レンズ群グループは、光軸に沿って前記開口絞りから像側に向かって順に、

負屈折力を有する第 1 像側レンズ群と、正屈折力を有する第 2 像側レンズ群と、負屈折力を有する第 3 像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第 4 像側レンズ群と、からなるか、又は、

正屈折力を有し、位置が固定のレンズ群と、負屈折力を有する第 1 像側レンズ群と、正屈折力を有する第 2 像側レンズ群と、負屈折力を有する第 3 像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第 4 像側レンズ群と、からなり、

前記第 1 像側レンズ群及び前記第 3 像側レンズ群のうち一方は、無限遠物体から近距離物体への合焦の際に光軸に沿って移動する合焦レンズ群であり、他方はブレ補正レンズ群で、前記第 2 像側レンズ群は位置が固定のレンズ群であり、

40

前記合焦レンズ群は、2枚以下のレンズからなり、

前記ブレ補正レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動し、

以下の条件式(3)を満足することを特徴とする結像レンズ系。

$$0.08 < f_{R2} / f < 0.33 \quad (3)$$

ただし、

$f_{R2}$  は、前記第 2 像側レンズ群の焦点距離、

$f$  は、無限遠物体合焦時における前記結像レンズ系の焦点距離、

50

である。

**【請求項 4】**

以下の条件式(1)を満足することを特徴とする請求項1～3の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0.06 < |f_{f_0}/f| < 0.4 \quad (1)$$

ただし、

$f$ は、無限遠物体合焦時における前記結像レンズ系の焦点距離、

$f_{f_0}$ は、前記合焦レンズ群の焦点距離、

である。

**【請求項 5】**

以下の条件式(2)を満足することを特徴とする請求項1～4の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0.2 < f_{R1}/f_{R3} < 3.6 \quad (2)$$

ただし、

$f_{R1}$ は、前記第1像側レンズ群の焦点距離、

$f_{R3}$ は、前記第3像側レンズ群の焦点距離、

である。

**【請求項 6】**

以下の条件式(3)を満足することを特徴とする請求項1～5の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0.08 < f_{R2}/f < 0.33 \quad (3)$$

ただし、

$f_{R2}$ は、前記第2像側レンズ群の焦点距離、

$f$ は、無限遠物体合焦時における前記結像レンズ系の焦点距離、

である。

**【請求項 7】**

前記合焦レンズ群は、前記第1像側レンズ群であることを特徴とする請求項3～6の何れか一項に記載の結像レンズ系。

**【請求項 8】**

前記合焦レンズ群は2枚以下のレンズからなることを特徴とする請求項1、2、4～7の何れか一項に記載の結像レンズ系。

**【請求項 9】**

前記合焦レンズ群は、1枚の正レンズと1枚の負レンズとからなることを特徴とする請求項1～8の何れか一項に記載の結像レンズ系。

**【請求項 10】**

前記プレ補正レンズ群は、複数のレンズと、所定のレンズと、を有し、

前記複数のレンズは、前記プレ補正レンズ群と符号が同じ屈折力を有し、

前記所定のレンズは、前記プレ補正レンズ群と符号が異なる屈折力を有することを特徴とする請求項1～9の何れか一項に記載の結像レンズ系。

**【請求項 11】**

前記第1像側レンズ群は前記合焦レンズ群であり、

前記第3像側レンズ群は、前記プレ補正レンズ群であることを特徴とする請求項3～10の何れか一項に記載の結像レンズ系。

**【請求項 12】**

以下の条件式(4)を満足するプレ補正レンズ群を有することを特徴とする請求項1～10の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0.8 < |M G_{ISback} \times (M G_{IS} - 1)| < 5.0 \quad (4)$$

ただし、

$M G_{IS}$ は、任意の合焦状態での前記プレ補正レンズ群の横倍率、

$M G_{ISback}$ は、前記任意の合焦状態での、前記プレ補正レンズ群と像面との間の光学系

10

20

30

40

50

全体の横倍率、  
である。

**【請求項 1 3】**

前記合焦レンズ群が以下の条件式(5)を満足することを特徴とする請求項1～12の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$1.5 < | (M G_{f\text{oback}})^2 \times \{ (M G_{f_0})^2 - 1 \} | < 8.0 \quad (5)$$

ただし、

$M G_{f_0}$ は、任意の合焦状態での前記合焦レンズ群の横倍率、

$M G_{f\text{oback}}$ は、前記任意の合焦状態での、前記合焦レンズ群と像面との間の光学系全体の横倍率、

10

である。

**【請求項 1 4】**

前記合焦レンズ群よりも物体側の全てのレンズで構成される光学系が以下の条件式(6)を満足する正屈折力を有することを特徴とする請求項1～13の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$-4.5 < f_{FA} / f_{f_0} < -1.5 \quad (6)$$

ただし、

$f_{FA}$ は、前記合焦レンズ群よりも物体側の全てのレンズで構成される光学系の焦点距離

、  
 $f_{f_0}$ は、前記合焦レンズ群の焦点距離、

20

である。

**【請求項 1 5】**

前記第1像側レンズ群が前記プレ補正レンズ群であり、前記第1像側レンズ群よりも物体側で、且つ、前記開口絞りと隣り合う位置に正屈折力を有するレンズ群が配置され、

前記第1像側レンズ群と前記正屈折力を有するレンズ群との間に他のレンズが無いことを特徴とする請求項3に記載の結像レンズ系。

**【請求項 1 6】**

以下の条件式(7)が満足されていることを特徴とする請求項1～15の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0 < f / r_{G2b} < 7.0 \quad (7)$$

30

ただし、

$f$ は、無限遠物体合焦時における前記結像レンズ系の焦点距離、

$r_{G2b}$ は、前記合焦レンズ群の物体側直前のレンズ面の近軸曲率半径、  
である。

**【請求項 1 7】**

以下の条件式(8)が満足されていることを特徴とする請求項1～16の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0.5 < f_0 / L_a < 0.92 \quad (8)$$

ただし、

$f_0$ は、前記合焦レンズ群を構成するレンズの有効口径のうち、最大となる有効口径、

$L_a$ は、前記結像レンズ系の中で最も像側に位置するレンズにおける最大有効口径、  
である。

40

**【請求項 1 8】**

以下の条件式(9)が満足されていることを特徴とする請求項1～17の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0.023 < D_{sf_0} / D_{LTl} < 0.110 \quad (9)$$

ただし、

$D_{sf_0}$ は、前記開口絞りから前記合焦レンズ群の最も物体側のレンズ面までの光軸上の距離、

$D_{LTl}$ は、前記結像レンズ系の最も物体側のレンズ面から像面までの光軸上の距離であ

50

つて、

いずれの距離も無限遠物体合焦時の距離、  
である。

**【請求項 19】**

以下の条件式(10)が満足されていることを特徴とする請求項1～18の何れか一項に記載の結像レンズ系。

$$0.2 D_{sf_0} / s \geq 0.8 \quad (10)$$

ただし、

$D_{sf_0}$ は、前記開口絞りから前記合焦レンズ群の最も物体側のレンズ面までの光軸上の距離であって、無限遠物体合焦時の距離、

$s$ は、前記開口絞りの最大直径、  
である。

**【請求項 20】**

前記合焦レンズ群より像側に位置する光学系は、少なくとも正レンズ2枚と負レンズ1枚を有することを特徴とする請求項1～19の何れか一項に記載の結像レンズ系。

**【請求項 21】**

光学系と、

撮像面を持ち、且つ、前記光学系により前記撮像面上に形成された像を電気信号に変換する撮像素子と、を有し、

前記光学系が請求項1～20の何れか一項に記載の結像レンズ系であることを特徴とする撮像装置。

**【発明の詳細な説明】**

**【技術分野】**

**【0001】**

本発明は、結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置に関する。

**【背景技術】**

**【0002】**

望遠レンズや超望遠レンズ（以下、適宜、望遠レンズとする）を用いた撮影では、遠くの被写体や小さな被写体を撮影者的眼前に引き寄せる効果を得られる。そのため、望遠レンズは、スポーツシーンの撮影、野鳥などの野生動物の撮影、天体の撮影など、様々なシーンで幅広く用いられている。

**【0003】**

このようなシーンの撮影に用いられる望遠レンズとして、特許文献1、2に開示された望遠レンズがある。

**【先行技術文献】**

**【特許文献】**

**【0004】**

**【特許文献1】**特開平9-236743号公報

**【特許文献2】**特開平11-160617号公報

**【発明の概要】**

**【発明が解決しようとする課題】**

**【0005】**

上述のシーンの撮影では、撮像装置の機動性の優劣が重要になる。ここで、機動性とは、例えば、持ち運びの容易性、手持ち撮影時の安定性、フォーカススピードの高速性などである。装置の機動性を優れたものにするためには、光学系は小型で軽量なものが望ましい。また、光学系がより早く被写体にフォーカスできるものであることも、機動性の優劣を左右する重要な要素である。

**【0006】**

特許文献1に開示された望遠レンズ、例えば第1実施例の望遠レンズでは、焦点距離に対しても全長が長いため、光学系の小型化が達成できていない。また、絞りよりも像側に位

10

20

30

40

50

置するレンズ群全体でフォーカスを行っている。そのため、フォーカス群を軽量化することが困難である。また、焦点距離に対して全長が長いため、機動性が劣る。

#### 【0007】

また、特許文献2に開示された望遠レンズ、例えば第1実施例の望遠レンズは、焦点距離に対して全長が長いため機動性が劣る。また、フォーカス群が絞りよりも物体側に位置しているので、フォーカス群の軽量化が困難である。そのため、光学系全体の重量の軽量化とフォーカスピードの高速化が難しい。また、第1実施例の望遠レンズは、焦点距離に対して全長が長いため、機動性が劣る。

#### 【0008】

本発明は、このような課題に鑑みてなされたものであって、光学系全長の短縮化と小径化を容易にし、機動性に優れると共に、収差が良好に補正された結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置を提供することを目的とするものである。また、望遠域や超望遠域の画角を有する結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置を提供することを目的とするものである。10

#### 【課題を解決するための手段】

#### 【0009】

上述した課題を解決し、目的を達成するために、本発明の結像レンズ系は、開口絞りと、開口絞りの物体側に配置された物体側レンズ群グループと、開口絞りよりも像側に配置された像側レンズ群グループと、からなり、20

物体側レンズ群グループは、複数のレンズを含み、正屈折力を有し、且つ位置が固定され、20

像側レンズ群グループは、光軸に沿って開口絞りから像側に向かって順に、

負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなるか、又は、20

正屈折力を有し、位置が固定のレンズ群と、負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなり、20

第1像側レンズ群は、無限遠物体から近距離物体への合焦の際に光軸に沿って移動する合焦レンズ群であり、第3像側レンズ群はブレ補正レンズ群で、第2像側レンズ群は位置が固定のレンズ群であり、30

ブレ補正レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動し、30

以下の条件式(1)を満足することを特徴とする。

$$0.06 < |f_{f_0}/f| < 0.4 \quad (1)$$

ただし、

$f$ は、無限遠物体合焦時における結像レンズ系の焦点距離、

$f_{f_0}$ は、合焦レンズ群の焦点距離、

である。

#### 【0010】

また、本発明の結像レンズ系は、40

開口絞りと、開口絞りの物体側に配置された物体側レンズ群グループと、開口絞りよりも像側に配置された像側レンズ群グループと、からなり、40

物体側レンズ群グループは、複数のレンズを含み、正屈折力を有し、且つ位置が固定され、40

像側レンズ群グループは、光軸に沿って開口絞りから像側に向かって順に、

負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなるか、又は、50

正屈折力を有し、位置が固定のレンズ群と、負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正

屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなり、

第1像側レンズ群は、無限遠物体から近距離物体への合焦の際に光軸に沿って移動する合焦レンズ群であり、第3像側レンズ群はブレ補正レンズ群で、第2像側レンズ群は位置が固定のレンズ群であり、

ブレ補正レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動し、

以下の条件式(2)を満足することを特徴とする。

$$0.2 < f_{R1} / f_{R3} < 3.6 \quad (2)$$

ただし、

$f_{R1}$ は、第1像側レンズ群の焦点距離、

$f_{R3}$ は、第3像側レンズ群の焦点距離、

である。

#### 【0011】

また、本発明の結像レンズ系は、

開口絞りと、開口絞りの物体側に配置された物体側レンズ群グループと、開口絞りよりも像側に配置された像側レンズ群グループと、からなり、

物体側レンズ群グループは、複数のレンズを含み、正屈折力を有し、且つ位置が固定され、

像側レンズ群グループは、光軸に沿って開口絞りから像側に向かって順に、

負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなるか、又は、

正屈折力を有し、位置が固定のレンズ群と、負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、正屈折力を有し、位置が固定の第4像側レンズ群と、からなり、

第1像側レンズ群及び第3像側レンズ群のうち一方は、無限遠物体から近距離物体への合焦の際に光軸に沿って移動する合焦レンズ群であり、他方はブレ補正レンズ群で、第2像側レンズ群は位置が固定のレンズ群であり、

合焦レンズ群は、2枚以下のレンズからなり、

ブレ補正レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動し、

以下の条件式(3)を満足することを特徴とする。

$$0.08 < f_{R2} / f < 0.33 \quad (3)$$

ただし、

$f_{R2}$ は、第2像側レンズ群の焦点距離、

$f$ は、無限遠物体合焦時における結像レンズ系の焦点距離、

である。

#### 【0012】

また、本発明の撮像装置は、

光学系と、

撮像面を持ち、且つ、光学系により撮像面上に形成された像を電気信号に変換する撮像素子と、を有し、

光学系が上述の結像レンズ系のいずれかであることを特徴とする。

#### 【発明の効果】

#### 【0013】

本発明によれば、光学系全長の短縮化と小径化を容易にし、機動性に優れると共に、収差が良好に補正された結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置を提供することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

#### 【0014】

【図1】本発明の結像レンズ系の無限遠物体合焦時のレンズ断面図であって、(a)は実施例1の結像レンズ系のレンズ断面図、(b)は実施例2の結像レンズ系のレンズ断面図である。

【図2】本発明の結像レンズ系の無限遠物体合焦時のレンズ断面図であって、(a)は実施例3の結像レンズ系のレンズ断面図、(b)は実施例4の結像レンズ系のレンズ断面図である。

【図3】本発明の結像レンズ系の無限遠物体合焦時のレンズ断面図であって、(a)は実施例5の結像レンズ系のレンズ断面図、(b)は実施例6の結像レンズ系のレンズ断面図である。

【図4】本発明の結像レンズ系の無限遠物体合焦時のレンズ断面図であって、(a)は実施例7の結像レンズ系のレンズ断面図、(b)は実施例8の結像レンズ系のレンズ断面図である。 10

【図5】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例1の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。

【図6】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例2の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。

【図7】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例3の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。

【図8】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例4の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。 20

【図9】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例5の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。

【図10】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例6の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。

【図11】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例7の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。

【図12】(a)、(b)、(c)、(d)は実施例8の結像レンズ系の無限遠物体合焦時の収差図、(e)、(f)、(g)、(h)は至近距離物体合焦時の収差図である。

【図13】実施例1の結像レンズ系を組み込んだデジタルカメラの断面図である。

【図14】上記デジタルカメラの前方斜視図である。 30

【図15】上記デジタルカメラの後方斜視図である。

【図16】デジタルカメラの主要部の内部回路の構成ブロック図である。

#### 【発明を実施するための形態】

##### 【0015】

以下に、本発明に係る結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置の実施形態及び実施例を、図面に基づいて詳細に説明する。なお、この実施形態及び実施例によりこの発明が限定されるものではない。

##### 【0016】

本実施形態の結像レンズ系の説明に先立って、本実施形態の結像レンズ系が有する基本構成について説明する。なお、以下、適宜、「結像レンズ系」を「レンズ系」とする。 40

##### 【0017】

基本構成では、レンズ系は、開口絞りと、開口絞りよりも像側に配置された像側レンズ群グループと、を有し、

像側レンズ群グループは、光軸に沿って開口絞りから像側に向かって順に、負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群と、を有し、

第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群の何れかのレンズ群は、無限遠物体から近距離物体への合焦の際に光軸に沿って移動する合焦レンズ群であることを特徴とする。

##### 【0018】

10

20

30

40

50

光学系全体を見た場合、開口絞り付近のレンズでは、最もレンズ径を小さくできる。ここで、開口絞りよりも像側に、負屈折力を有する第1像側レンズ群と、正屈折力を有する第2像側レンズ群と、負屈折力を有する第3像側レンズ群とを配置し、これらのレンズ群で像側レンズ群グループを構成する。そして、開口絞りを通過した光束を、像側レンズ群グループでリレーする。これにより、中心光束と周辺光束とが共に広がることを抑えて、開口絞りを通過した光束の径の増加を少なくできるので、効率的に小径の像側レンズ群グループを構成できる。その結果、レンズ系全体として小径化が容易となる。

#### 【0019】

また、像側レンズ群グループを小径化できるので、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群は、何れも小型なレンズ群になる。そこで、これらのレンズ群の何れかのレンズ群を合焦レンズ群にしてフォーカスを行うことで、小径のレンズ群によるフォーカスを行うことができる。その結果、合焦レンズ群を軽量化できる。10

#### 【0020】

また、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群の何れのレンズ群を合焦レンズ群にしても、合焦レンズ群とは符号が異なる屈折力を有するレンズ群が、合焦レンズ群に近接して配置されることになる。これにより、合焦レンズ群の倍率を高めることができるので、フォーカス感度を容易に高める構成を達成できる。例えば、第1像側レンズ群を合焦レンズ群にした場合、合焦レンズ群に近接して配置されているレンズ群は第2像側レンズ群になる。ここで、屈折力は、合焦レンズ群では負屈折力、合焦レンズ群に近接して配置されるレンズ群では正屈折力であるので、合焦レンズ群の倍率を高めることができます。20

#### 【0021】

第1実施形態の結像レンズ系は、上述の基本構成を備えると共に、以下の条件式(1)を満足することを特徴とする。

$$0.06 < |f_{f_0}/f| < 0.4 \quad (1)$$

ただし、

$f$  は、無限遠物体合焦時における結像レンズ系の焦点距離、

$f_{f_0}$  は、合焦レンズ群の焦点距離、

である。

#### 【0022】

条件式(1)の下限値を下回ると、合焦レンズ群の屈折力が大きくなりすぎるので、主に球面収差の発生量が大きくなる。このため、フォーカス時に良好な結像性能が得られない。また、増大した球面収差を良好に補正することは、レンズ枚数の増加につながるので、合焦レンズユニットの軽量化が難しくなる。30

#### 【0023】

条件式(1)の上限値を上回ると、合焦レンズ群の移動量が増加する。この場合、フォーカス時の合焦レンズ群の移動に必要なスペースが大きくなるが、このスペースを十分に確保しようとすると、像側レンズ群グループの全長が長くなる。この結果、レンズ系全系での全長短縮が難しくなる。

#### 【0024】

第2実施形態の結像レンズ系は、上述の基本構成を備えると共に、以下の条件式(2)を満足することを特徴とする。

$$0.2 < f_{R1}/f_{R3} < 3.6 \quad (2)$$

ただし、

$f_{R1}$  は、第1像側レンズ群の焦点距離、

$f_{R3}$  は、第3像側レンズ群の焦点距離、

である。

#### 【0025】

条件式(2)の下限値を下回ると、第1像側レンズ群を通過後の光束の広がりが大きくなる。これにより、第1像側レンズ群に続いて配置された第2像側レンズ群と、第3像側

40

50

レンズ群との細径化が難しくなる。

**【0026】**

条件式(2)の上限値を上回ると、第1像側レンズ群自体の屈折力が小さくなる。これにより、第1像側レンズ群でフォーカスする場合、第1レンズ群の移動量が増加する。この場合、フォーカス時の第1レンズ群の移動に必要なスペースが大きくなるが、このスペースを十分に確保しようとすると、像側レンズ群グループの全長が長くなる。この結果、レンズ系全系での全長短縮が困難になる。

**【0027】**

また、第1像側レンズ群自体の屈折力が小さくなることで、第1像側レンズ群に続いて配置された第2像側レンズ群と第3像側レンズ群において、屈折力の負担割合が増加する。この場合、第1像側レンズ群で主に球面収差の補正作用が小さくなる一方で、第2像側レンズ群と第3像側レンズ群での補正作用が大きくなりすぎる。そのため、第2像側レンズ群又は第3像側レンズ群でフォーカスする場合は、フォーカスによる球面収差の劣化が大きくなってしまう。

**【0028】**

第3実施形態の結像レンズ系は、上述の基本構成を備えると共に、以下の条件式(3)を満足することを特徴とする。

$$0.08 < f_{R2} / f < 0.33 \quad (3)$$

ただし、

$f_{R2}$ は、第2像側レンズ群の焦点距離、

$f$ は、無限遠物体合焦時における結像レンズ系の焦点距離、である。

**【0029】**

条件式(3)の下限値を下回ると、結像レンズ全系の焦点距離に対する第2像側レンズ群の屈折力が大きくなりすぎる。これにより、適切なバックフォーカスの確保が難しくなる。

**【0030】**

条件式(3)の上限値を上回ると、第2像側レンズ群を通過後の光束の収束効果が減少する。これにより、第2像側レンズ群に続いて配置された第3像側レンズ群以降のレンズ群の細径化が難しくなる。

**【0031】**

また、第1実施形態から第3実施形態までの結像レンズ系(以下、本発明の好ましい態様、とする)では、以下の条件式(1)を満足することが望ましい。

$$0.06 < |f_{f_0} / f| < 0.4 \quad (1)$$

ただし、

$f$ は、無限遠物体合焦時における結像レンズ系の焦点距離、

$f_{f_0}$ は、合焦レンズ群の焦点距離、である。

**【0032】**

条件式(1)の技術的意義については既に説明しているので、説明は省略する。

**【0033】**

また、本発明の好ましい態様によればでは、以下の条件式(2)を満足することが望ましい。

$$0.2 < f_{R1} / f_{R3} < 3.6 \quad (2)$$

ただし、

$f_{R1}$ は、第1像側レンズ群の焦点距離、

$f_{R3}$ は、第3像側レンズ群の焦点距離、である。

**【0034】**

条件式(2)の技術的意義については既に説明しているので、説明は省略する。

10

20

30

40

50

## 【0035】

また、本発明の好ましい態様によればでは、以下の条件式(3)を満足することが望ましい。

$$0.08 < f_{R2} / f < 0.33 \quad (3)$$

ただし、

$f_{R2}$ は、第2像側レンズ群の焦点距離、

$f$ は、無限遠物体合焦時における結像レンズ系の焦点距離、  
である。

## 【0036】

条件式(3)の技術的意義については既に説明しているので、説明は省略する。 10

## 【0037】

また、本発明の好ましい態様によれば、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群の何れかのレンズ群はプレ補正レンズ群であって、プレ補正レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動することが望ましい。

## 【0038】

上述した基本構成により、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群の何れにおいても、光軸とは異なる方向へのレンズ群のシフトによる像面のシフト感度（以下、適宜、ブレ補正感度とする）を高めることができる。そこで、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群の何れかのレンズ群をプレ補正レンズ群とし、このブレ補正レンズ群を光軸とは異なる方向へシフトさせることで、高いブレ補正感度を得ることができる。 20

## 【0039】

また、本発明の好ましい態様によれば、像側レンズ群グループは、第3像側レンズ群の像側の直後に配置された正屈折力を有する第4像側レンズ群を有することが望ましい。

## 【0040】

これにより、第3像側レンズ群の倍率を高めることができる。この結果、第3像側レンズ群を合焦レンズ群あるいはプレ補正レンズ群とした場合に、合焦レンズ群でのフォーカス感度、あるいはプレ補正レンズ群でのブレ補正感度を効率的に高めることができる。 30

## 【0041】

また、本発明の好ましい態様によれば、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群のうち何れか一つのレンズ群は合焦レンズ群であり、他の何れか一つのレンズ群はプレ補正レンズ群であることが望ましい。

## 【0042】

上述した第1実施形態、第2実施形態、第3実施形態の構成により、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群では、フォーカス感度とブレ補正感度（レンズ群のシフトによる像面のシフト感度）とを高めることができる。 40

## 【0043】

そこで、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群の何れかのレンズ群でフォーカスを行った場合、高いフォーカス感度が得られる。この結果、細いレンズ径であり、且つレンズの移動量が少ない合焦レンズ群を構成できる。また、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群の何れかのレンズ群でシフトを行った場合、高いブレ補正感度が得られる。この結果、細いレンズ径であり、且つレンズの移動量が少ないブレ補正レンズ群を構成できる。

## 【0044】

このようなことから、第1像側レンズ群、第2像側レンズ群及び第3像側レンズ群のうち何れか1つのレンズ群を合焦レンズ群とし、残りのレンズ群の何れかをプレ補正レンズ群にすることが好ましい。これにより、細いレンズ径である像側レンズ群グループ内に合焦レンズ群とブレ補正レンズ群を配置できる。この結果、フォーカスユニットやブレ補正ユニットの小型化が達成できる。なお、フォーカスユニットとは、例えば、合焦レンズ群 50

や移動機構を含む構成である。また、プレ補正ユニットとは、例えば、プレ補正レンズ群や移動機構を含む構成である。

#### 【0045】

また、本発明の好ましい態様によれば、結像レンズ系は、開口絞りの物体側に配置された物体側レンズ群グループを有し、物体側レンズ群グループは、複数のレンズを含み、且つ正屈折力を有し、開口絞りの物体側に配置されるレンズは、全て物体側レンズ群グループに含まれ、第1像側レンズ群よりも物体側の全てのレンズで構成される物体側部分レンズ系は正屈折力を有することが望ましい。

#### 【0046】

これにより、正屈折力を有するレンズ群（物体側レンズ群グループあるいは物体側部分レンズ系）が、第1像側レンズ群に隣接して配置されることになる。そのため、第1像側レンズ群を合焦レンズ群あるいはプレ補正レンズ群にした場合、合焦レンズ群のフォーカス感度、あるいはプレ補正レンズ群のプレ補正感度を高めることが更に容易になる。10

#### 【0047】

また、本発明の好ましい態様によれば、合焦レンズ群は、第1像側レンズ群であることが望ましい。

#### 【0048】

上述のように、像側レンズ群グループよりも物体側に位置するレンズ群、例えば、物体側レンズ群グループについては、正屈折力を持たせることが望ましい。このようにすることで、正屈折力を有する物体側レンズ群グループと像側レンズ群グループに配置した負屈折力を有するレンズ群とによって、主点をより物体側に位置させることができる。その結果、レンズ系の全長短縮がより容易になる。20

#### 【0049】

また、このようにすることで、テレフォト構成によってもたらされる作用（以下、適宜、「テレフォト構成による作用」とする）を強めることができる。その結果、レンズ系の全長短縮がより容易になる。

#### 【0050】

また、本発明の好ましい態様によれば、第1像側レンズ群と第3像側レンズ群の何れかのレンズ群は、合焦レンズ群又はプレ補正レンズ群であることが望ましい。

#### 【0051】

像側レンズ群グループ内の負屈折力を有するレンズ群、すなわち、第1像側レンズ群と第3像側レンズ群は、光束が収束する傾向にある位置に配置される。このため、第1像側レンズ群と第3像側レンズ群は、像側レンズ群グループの中でも径が小さい。そこで、第1像側レンズ群と第3像側レンズ群の何れかのレンズ群でフォーカス又はプレ補正（例えば、手プレ補正）をすることで、レンズ重量のより少ないレンズ群を動かせる。この結果、より軽量のレンズ群の駆動が可能になるので、レンズ群やレンズ群を駆動する機構の軽量化が図れる。30

#### 【0052】

また、軸上マージナル光線のレンズ系全系の屈折力への関与は、軸上マージナル光線の高さに比例して強まる。すなわち、軸上マージナル光線高が高いほど、屈折力への関与は大きくなる。ここで、合焦レンズ群のフォーカス感度をより高めるには、合焦レンズ群の屈折力を大きくする必要がある。そこで、軸上マージナル光線高が高い位置を通過するレンズ群を合焦レンズ群として使うことが好ましい。このようにすることで、合焦レンズ群の屈折力を無理に大きくする必要がなくなるので、より効率的に合焦レンズ群に必要な屈折力の確保を行うことができる。絞り直後では、軸上マージナル光線高が高い。このため、絞り直後のレンズ群である第1像側レンズ群でフォーカスを行うことが好ましい。40

#### 【0053】

また、本発明の好ましい態様によれば、第1像側レンズ群は、合焦レンズ群であることが望ましい。

#### 【0054】

50

レンズ系の全長の短縮を考えると、合焦レンズ群よりも物体側に位置するレンズ群の屈折力は正屈折力とし、合焦レンズ群の屈折力を負屈折力とすることが好ましい。このようにすることは、テレフォト構成による作用をより強めることになるので、レンズ系の全長の短縮に有効である。

#### 【0055】

第1像側レンズ群を合焦レンズ群にすることで、合焦レンズ群の屈折力が負屈折力になる。よって、テレフォト構成による作用をより強めることができるので、レンズ系の全長短縮ができる。また、この構成により、光線が徐々に収束している位置に合焦レンズ群を配置できるため、合焦レンズ群においてレンズ径を小径化できる。その結果、フォーカスユニットの小型化と軽量化が可能になる。10

#### 【0056】

また、この構成により、合焦レンズ群の屈折力を大きくしても、合焦レンズ群の像側に第2像側レンズ群が配置されているので、第2像側レンズ群の正屈折力によって合焦レンズ群を通過した後の光線の発散を少なくできる。その結果、フォーカス感度を高めつつ、像側レンズ群グループ全体を小径化できる。また、これにより、合焦時のレンズ群の移動量をより少なくできることや、レンズ系の小径化ができることで、フォーカスユニットの小型化と軽量化が更に可能となる。

#### 【0057】

上述のように、合焦レンズ群よりも像側に正屈折力を有するレンズ群が配置されているので、フォーカス感度をより容易に高めることができる。また、合焦レンズ群を、絞りユニットのすぐ像側に配置された第1像側レンズ群としたことで、合焦レンズ群の倍率を高めることができるとなる。これにより、フォーカス感度をより高めると共に、合焦レンズ群の小型化と軽量化が更に可能になる。20

#### 【0058】

なお、開口絞りは、像側レンズ群グループを構成する要素の一つとみなすことや、物体側レンズ群グループや像側レンズ群グループとは独立した要素とみなすことができる。後者の場合、開口絞りは絞りユニットを構成する要素になる。絞りユニットは、開口絞りのみで構成される場合や、開口絞りと他の光学素子、例えば、レンズとで構成される場合がある。

#### 【0059】

また、本発明の好ましい態様によれば、合焦レンズ群は2枚以下のレンズからなることが望ましい。

#### 【0060】

上述のように、第1像側レンズ群では、軸上マージナル光線高が高い。そのため、第1像側レンズ群を合焦レンズ群にすることで、合焦レンズ群の屈折力を無理に大きくする必要がなくなる。この結果、合焦レンズ群では、主に、球面収差とコマ収差とを良好に補正できれば良いことになる。このように、合焦レンズ群では補正する収差の種類が少ないため、合焦レンズ群を2枚以下のレンズで構成することが可能となる。

#### 【0061】

また、合焦レンズ群を2枚以下の少ないレンズ枚数にすることで、合焦レンズ群を軽量化できる。よって、フォーカススピードの高速化が可能になる。40

#### 【0062】

また、本発明の好ましい態様によれば、合焦レンズ群は、1枚の正レンズと1枚の負レンズとからなることが望ましい。

#### 【0063】

合焦レンズ群を1枚の正レンズと1枚の負レンズとで構成することで、合焦レンズ群での色収差の発生を減らすことができる。その結果、合焦時に安定した合焦性能を確保できる。また、色収差の補正を最小枚数の2枚のレンズで行うことで、高い合焦性能の確保と合焦レンズ群の軽量化の両立ができる。

#### 【0064】

10

20

30

40

50

また、本発明の好ましい態様によれば、ブレ補正レンズ群は、複数のレンズと、所定のレンズと、を有し、複数のレンズは、ブレ補正レンズ群と符号が同じ屈折力を有し、所定のレンズは、ブレ補正レンズ群と符号が異なる屈折力を有することが望ましい。

#### 【0065】

ブレが生じた時に発生する収差は、主に、球面収差・像面湾曲及び倍率色収差である。ブレに対する補正性能の劣化を軽減するには、これらの収差の発生量を軽減することが必要である。ここで、ブレ補正レンズ群では、屈折力の負担割合が大きくなっている（屈折力が大きい）ので、収差が発生しやすい。

#### 【0066】

そこで、ブレ補正レンズ群を、複数のレンズと所定のレンズとで構成する。そして、複数のレンズがブレ補正レンズ群の屈折力と符号が同じ屈折力を有することで、球面収差や像面湾曲の発生を軽減することができる。さらに、所定のレンズがブレ補正レンズ群とは符号が異なる屈折力を有することで、色収差を良好に補正することができる。

10

#### 【0067】

なお、複数のレンズの枚数を2枚とし、所定のレンズの枚数を1枚とし、合計3枚のレンズでブレ補正レンズ群を構成することが望ましい。

#### 【0068】

また、本発明の好ましい態様によれば、像側レンズ群グループは、開口絞りから像側に向かって順に、第1像側レンズ群と、第2像側レンズ群と、第3像側レンズ群と、正屈折力を有する第4像側レンズ群と、を有し、第1像側レンズ群は合焦レンズ群であり、第3像側レンズ群は、結像レンズ系のブレによる像のブレを軽減させるように光軸の方向とは異なる方向に移動するブレ補正レンズ群であることが望ましい。

20

#### 【0069】

レンズ系の全長短縮を考えると、像側レンズ群グループ内においても、テレフォト構成による作用を強めることが必要である。テレフォト構成による作用を強めるには、合焦レンズ群より物体側のレンズ系の屈折力は正の屈折力を有し、合焦レンズ群を負屈折力とすることが好ましい。ここで、第2像側レンズ群は正屈折力を有しているので、第1像側レンズ群を合焦レンズ群にすることは、テレフォト構成による作用をより強めることができるので有効である。

#### 【0070】

30

また、開口絞りの近くに第1像側レンズ群、すなわち、合焦レンズ群が配置されているので、光線が徐々に収束している位置に合焦レンズ群を配置できる。そのため、合焦レンズ群においてレンズ径を小径化できる。その結果、フォーカスユニットの小型化と軽量化が可能になる。

#### 【0071】

また、第2像側レンズ群が正屈折力を有しているので、合焦レンズ群（第1像側レンズ群）の負屈折力を大きくしても、合焦レンズ群を通過した後の光線の発散を少なくできる。その結果、フォーカス感度を高めつつ、像側レンズ群グループ全体を小径化できる。また、これにより、レンズ系の小径化ができることと、フォーカス時のレンズ群の移動量をより少なくてできることや、レンズ系の小径化ができることで、フォーカスユニットの小型化と軽量化が更に可能となる。

40

#### 【0072】

また、合焦レンズ群より像側に第2像側レンズ群を配置することで、合焦レンズ群と符号が異なる屈折力を有するレンズ群が、合焦レンズ群に近接して配置されることになる。よって、合焦レンズ群のフォーカス感度をより容易に高めることができる。

#### 【0073】

また、ブレ補正では、ブレ補正レンズ群をシフトさせている。このブレ補正にあたっては、ブレ補正レンズ群の移動量を小さくする（移動範囲を狭くする）ことが好ましい。移動量を小さくするためには、レンズ径がより小さいレンズ群（レンズ）をブレ補正レンズ群とすることが望ましい。ブレ補正レンズ群の屈折力を負屈折力として、ブレ補正

50

レンズ群のレンズ径を小さくしやすい光学的なレイアウトを採用でき好ましい。

【0074】

また、プレ補正レンズ群の物体側に第2像側レンズ群を配置すると共に、プレ補正レンズ群の像側に第4像側レンズ群を配置する。これにより、プレ補正レンズ群の両側に正屈折力のレンズ群が位置するので、プレ補正レンズ群の屈折力を大きくできる。その結果、プレ補正レンズ群のシフト量に対する結像位置のシフト量を大きくすることができる。これにより、少ないシフト量でより高い精度のプレ補正を行うことができる。

【0075】

なお、プレ補正レンズ群のシフトによって、コマ収差が発生する。そのため、合焦レンズ群をプレ補正レンズ群よりも像側に配置すると、このコマ収差に対する補正効果がフォーカスにより大きく変動することになる。よって、合焦レンズ群をプレ補正レンズ群よりも像側に配置することは好ましくない。

10

【0076】

また、プレ補正レンズ群よりも物体側に配置された正屈折力を有するレンズ群は、合焦レンズ群よりも像側に配置された第2像側レンズ群でもある。このように、プレ補正レンズ群よりも物体側に配置されたレンズ群と合焦レンズ群よりも像側に配置されたレンズ群とを共通化すると、後側レンズ群の光学的なレイアウトをシンプルにできる。

【0077】

更に、像側レンズ群グループを全て開口絞りより像側に配置することで、像側レンズ群グループをより小径化ができる。

20

【0078】

また、合焦時に発生する収差は、主に球面収差と軸上色収差である。合焦性能の劣化を軽減するには、これらの収差の発生量を軽減することが必要である。そこで、合焦レンズ群は、少なくとも正レンズと負レンズとを有することが望ましい。更に、合焦レンズ群で発生した収差は、第2像側レンズ群によってリレーされる。よって、この第2像側レンズ群も正レンズと負レンズを有することが望ましい。

【0079】

また、プレが生じた時に発生する収差は、主に、球面収差、像面湾曲及び倍率色収差である。プレに対する補正性能の劣化を軽減するには、これらの収差の発生量を軽減することが必要である。ここで、プレ補正レンズ群では、屈折力の負担割合が大きくなっている（屈折力が大きい）ので、収差が発生し易い。

30

【0080】

そこで、プレ補正レンズ群に複数の負レンズを用い、これらの負レンズでプレ補正レンズ群の負屈折力を分割する。このようにすることで、球面収差や像面湾曲の発生を軽減することができる。さらに、プレ補正レンズ群に正レンズを用い、この正レンズと負レンズとで、色収差を良好に補正することができる。なお、これらの収差補正のために、プレ補正レンズ群は、少なくとも正レンズ1枚と負レンズ2枚を有することが望ましい。

【0081】

また、合焦レンズ群を2枚のレンズで構成し、第2像側レンズ群を2枚以下のレンズで構成し、プレ補正レンズ群を3枚のレンズで構成することが望ましい。これにより、レンズ枚数が少なく、合焦性能やプレに対する補正性能が良好なレンズ系を得ることができる。

40

【0082】

また、本発明の好ましい態様によれば、以下の条件式(4)を満足するプレ補正レンズ群を有することが望ましい。

$$0.8 < | MG_{ISback} \times (MG_{IS} - 1) | < 5.0 \quad (4)$$

ただし、

$MG_{IS}$ は、任意の合焦状態でのプレ補正レンズ群の横倍率、

$MG_{ISback}$ は、任意の合焦状態での、プレ補正レンズ群と像面との間の光学系全体の横倍率、

50

である。

**【0083】**

条件式(4)の下限値を下回ると、プレ補正レンズ群のシフトによるプレ補正の効果が十分得られなくなる。条件式(4)の上限値を上回ると、プレ補正レンズ群における屈折力の負担割合が大きくなるので、プレに対する補正性能の劣化が大きくなる。

**【0084】**

また、本発明の好ましい態様によれば、合焦レンズ群が以下の条件式(5)を満足することが望ましい。

$$1.5 < | (M G_{f_{oback}})^2 \times \{ (M G_{f_0})^2 - 1 \} | < 8.0 \quad (5)$$

ただし、

$M G_{f_0}$ は、任意の合焦状態での合焦レンズ群の横倍率、

$M G_{f_{oback}}$ は、任意の合焦状態での、合焦レンズ群と像面との間の光学系全体の横倍率である。

**【0085】**

条件式(5)の下限値を下回ると、合焦レンズ群の移動量が大きくなりすぎるので、レンズ系の全長の短縮が困難になる。条件式(5)の上限値を上回ると、合焦レンズ群の位置制御が困難になるので、正確なフォーカスができなくなる。

**【0086】**

また、本発明の好ましい態様によれば、合焦レンズ群よりも物体側の全てのレンズで構成される光学系が以下の条件式(6)を満足する正屈折力を有することが望ましい。

$$-4.5 < f_{FA} / f_{f_0} < -1.5 \quad (6)$$

ただし、

$f_{FA}$ は、合焦レンズ群よりも物体側の全てのレンズで構成される光学系の焦点距離、

$f_{f_0}$ は、合焦レンズ群の焦点距離、

である。

**【0087】**

合焦レンズ群よりも物体側の全レンズで構成される光学系の屈折力を正屈折力とし、合焦レンズ群の屈折力を負屈折力として、レンズ系全体でテレフォト構成による作用を強めることができるので、レンズ系の全長の短縮が可能になる。

**【0088】**

条件式(6)の下限値を下回ると、合焦レンズ群の屈折力が大きくなりすぎる。この場合、合焦レンズ群内で発生する球面収差が増加するので、フォーカス域の全域で良好な性能が得られない。

**【0089】**

条件式(6)の上限値を上回ると、合焦レンズ群の屈折力が小さくなりすぎる。この場合、フォーカス感度が低下するので、合焦時の合焦レンズ群の移動量が増加する。その結果、レンズ系の全長の短縮が困難になる。

**【0090】**

また、本発明の好ましい態様によれば、像側レンズ群グループ中の合焦レンズ群以外のレンズ群は、光軸方向に移動しないことが望ましい。

**【0091】**

本実施形態のレンズ系における像側レンズ群グループの構成は、合焦レンズ群又はプレ補正レンズ群を小径化し、これらのレンズ群を効率的に配置する上で最適な構成である。ところで、ズーム光学系ではレンズ群が移動して変倍が行われるため、レンズ群の移動によって収差が変動しやすい。そこで、結像レンズ系を、レンズ群が変倍のためには移動しない光学系にする。このようにすることで、ズーム時のレンズ群の移動によって生じる諸収差の変動、例えば、球面収差の変動や非点収差の変動に対する補正を、像側レンズ群グループ内で考慮する必要がなくなる。これにより、像側レンズ群グループにおけるレンズ枚数の増加や移動スペースの増加を防ぐことができるので、より小型の像側レンズ群グル

10

20

30

40

50

ープを構成できる。また、これにより、フォーカス感度又はブレ補正感度をより高めることも可能になる。

#### 【0092】

また、本発明の好ましい態様によれば、像側レンズ群グループよりも物体側に複数のレンズが配置され、且つ、像側レンズ群グループよりも物体側に配置された複数のレンズは全て位置が固定されていることが望ましい。

#### 【0093】

このようにすることで、像側レンズ群グループよりも物体側に位置するレンズ群、例えば、物体側レンズ群グループは移動するレンズを有さないことになる。このようにすることで、物体側レンズ群グループにおいてフォーカスやズーム、ブレ補正に伴う結像性能の変動を無くすことができる。特に、物体側レンズ群グループでは光線高が高いため、レンズを移動させると、結像性能が劣化する。そこで、像側レンズ群グループ内においてフォーカス又はブレ補正を行うようことで、より良好な結像性能を維持することができる。

#### 【0094】

また、本発明の好ましい態様によれば、結像レンズ系は、無限遠物体合焦の状態にて、焦点距離が一定の単焦点距離レンズ系であることが望ましい。

これにより、レンズ系の更なる小型化と軽量化を図ることができる。

#### 【0095】

また、本発明の好ましい態様によれば、第1像側レンズ群が合焦レンズ群であり、第1像側レンズ群よりも物体側で、且つ、開口絞りと隣り合う位置に正屈折力を有するレンズ群が配置され、第1像側レンズ群と正屈折力を有するレンズ群との間に他のレンズが無いことが望ましい。

#### 【0096】

これにより、像側レンズ群グループよりも物体側に位置するレンズ群、例えば、物体側レンズ群グループが正屈折力を有する場合は、絞りユニットにレンズを配置しなくても、上述した基本構成により第1像側レンズ群のフォーカス感度を容易に高めることができる。更に、物体側レンズ群グループと第1像側レンズ群とでテレフォト構成を強めることができるので、レンズ系の全長短縮が容易となる。

#### 【0097】

また、上述した基本構成により、第1像側レンズ群のフォーカス感度を容易に高めることができるが、第1像側レンズ群よりも物体側に配置した絞りユニットに正屈折力を有するレンズ群を配置することにより、第1像側レンズ群のフォーカス感度をより高めることができる。

#### 【0098】

また、本発明の好ましい態様によれば、第1像側レンズ群がブレ補正レンズ群であり、第1像側レンズ群よりも物体側で、且つ、開口絞りと隣り合う位置に正屈折力を有するレンズ群が配置され、第1像側レンズ群と正屈折力を有するレンズ群との間に他のレンズが無いことが望ましい。

#### 【0099】

これにより、像側レンズ群グループよりも物体側に位置するレンズ群、例えば、物体側レンズ群グループが正屈折力を有する場合は、絞りユニットにレンズを配置しなくても、上述した基本構成により第1像側レンズ群のブレ補正感度を容易に高めることができる。更に、物体側レンズ群グループと第1像側レンズ群とでテレフォト構成を強めることができるので、レンズ系の全長短縮が容易となる。

#### 【0100】

また、上述した基本構成により、第1像側レンズ群のブレ補正感度を容易に高めができるが、第1像側レンズ群よりも物体側に配置した絞りユニットに正屈折力を有するレンズ群を配置することにより、第1像側レンズ群のブレ補正感度をより高めができる。

10

20

30

40

50

**【0101】**

また、本発明の好ましい態様では以下の条件式(7)が満足されていることが望ましい。

$$0 < |f / r_{G2b}| < 7.0 \quad (7)$$

ただし、

$f$  は、無限遠物体合焦時における結像レンズ系の焦点距離、

$r_{G2b}$  は、合焦レンズ群の物体側直前のレンズ面の近軸曲率半径、である。

**【0102】**

条件式(7)の上限値を上回ると、合焦レンズ群の物体側直前のレンズ面において、球面収差やコマ収差の発生量が増える。これらの収差に対する補正の影響が合焦レンズ群に及ぶので、合焦時に安定した結像性能が確保できなくなる。なお、合焦レンズ群の物体側直前のレンズ面は、合焦レンズ群よりも物体側に位置するレンズ面で、且つ、合焦レンズ群に対して最も近くに位置するレンズ面である。10

**【0103】**

また、本発明の好ましい態様では、以下の条件式(8)が満足されていることが好ましい。

$$0.5 < f_o / L_a < 0.92 \quad (8)$$

ただし、

$f_o$  は、合焦レンズ群を構成するレンズの有効口径のうち、最大となる有効口径、20

$L_a$  は、結像レンズ系の中で最も像側に位置するレンズにおける最大有効口径、である。

**【0104】**

条件式(8)の下限値を上回ると、合焦レンズ群の屈折力が大きくなることを抑制し、合焦レンズ群を構成するレンズの枚数を少なくすることができる。その結果、合焦レンズ群を軽量化することができる。条件式(8)の上限値を下回ると、合焦レンズ群の屈折力が小さくなり過ぎることを抑制し、合焦レンズ群の径を小さくできる。また、合焦時の合焦レンズ群の移動量を小さくできる。この結果、フォーカスユニットを小型化し、光学系の全長を短くすると共に、鏡枠の径を小さくすることができる。30

**【0105】**

なお、合焦レンズ群が複数のレンズから構成される場合、 $f_o$  は、各レンズの面の有効径のうちで、最大の有効口径である。また、最も像側に位置するレンズは、物体側面と像側面を有する。よって、 $L_a$  は、物体側面の有効口径と像側面の有効口径のうち、最大の有効口径である。

**【0106】**

また、本発明の好ましい態様では、以下の条件式(9)が満足されていることが好ましい。

$$0.023 < D_{sf_o} / D_{LT_L} < 0.110 \quad (9)$$

ただし、

$D_{sf_o}$  は、開口絞りから合焦レンズ群の最も物体側のレンズ面までの光軸上の距離、40

$D_{LT_L}$  は、結像レンズ系の最も物体側のレンズ面から像面までの光軸上の距離であって、

、いずれの距離も無限遠物体合焦時の距離、である。

**【0107】**

本実施形態のレンズ系では、開口絞りの前に位置するレンズ群の正屈折力を使って、光束を収束させている。条件式(9)の下限値を上回ると、この光束を収束させる効果を十分得ることができる。そのため、合焦レンズ群の径が大きくなることを抑制できる。条件式(9)の上限値を下回ると、光学系の全長を短縮することができる。

**【0108】**

また、本発明の好ましい態様では、以下の条件式(10)が満足されていることが好ましい。

$$0.2 D_{sf_0} / s \leq 0.8 \quad (10)$$

ただし、

$D_{sf_0}$ は、開口絞りから合焦レンズ群の最も物体側のレンズ面までの光軸上の距離であつて、無限遠物体合焦時の距離、

$s$ は、開口絞りの最大直径、

である。

#### 【0109】

本実施形態のレンズ系では、開口絞りの前に位置するレンズ群の正屈折力を使って、光束を収束させている。条件式(10)の下限値を上回ると、この光束を収束させる効果を十分得ることができる。そのため、合焦レンズ群の径を小さくすることができる。条件式(10)の上限値を下回ると、光学系の全長を短縮することができる。10

#### 【0110】

また、本発明の好ましい態様では、合焦レンズ群より像側に位置する光学系は、少なくとも正レンズ2枚と負レンズ1枚を有することが好ましい。

#### 【0111】

合焦レンズ群の小径化を行うと、合焦レンズ群の屈折力が大きくなる。そのため、合焦レンズ群では、主に球面収差、軸上色収差及び非点収差の発生量が増加する傾向となる。ここで、合焦レンズ群より像側に位置する光学系は、正屈折力を有している。フォーカス時におけるこれらの収差変動を抑えるには、合焦レンズ群より像側の光学系でこれらの収差の発生量を小さくしておくことが好ましい。20

#### 【0112】

合焦レンズ群より像側に位置する光学系を、1枚の正レンズと1枚の負レンズで構成する。この時、共に、負レンズのアッベ数を正レンズのアッベ数よりも小さくすることで、色収差と球面収差の発生を抑えることが可能になる。そして、更に正レンズを一枚使うことで、非点収差の発生を容易に抑えることが可能になる。なお、これらの収差の発生をより小さくするには、合焦レンズ群より像側に位置する光学系は、少なくとも2枚の正レンズを有することが好ましい。

#### 【0113】

本発明の撮像装置は、光学系と、撮像面を持ち、且つ、光学系により撮像面上に形成された像を電気信号に変換する撮像素子と、を有し、光学系が上述の結像レンズ系であることを特徴とする。30

#### 【0114】

これにより、機動性に優れると共に、収差が良好に補正された結像レンズ系を備えた撮像装置を提供することができる。

#### 【0115】

各条件式については、上限値や下限値を以下のようにすることは、効果をより確実に発揮できるので好ましい。

条件式(1)について

下限値を0.08、更には0.1とすることが好ましい。

上限値を0.35、更には0.25とすることが好ましい。

条件式(2)について

下限値を0.6とすることが好ましい。

上限値を3.3とすることが好ましい。

条件式(3)について

下限値を0.13とすることが好ましい。

上限値を0.3とすることが好ましい。

条件式(4)について

下限値を1.3とすることが好ましい。

10

20

30

40

50

上限値を3.5とすることが好ましい。

条件式(5)について

下限値を2.5とすることが好ましい。

上限値を6.5とすることが好ましい。

条件式(6)について

下限値を-4.0、更には-3.5とすることが好ましい。

上限値を-1.7、更には-1.8とすることが好ましい。

条件式(7)について

上限値を6.5、更には4.0、更には2.0とすることがより好ましい。

条件式(8)について、

下限値を0.6とすることがより好ましい。

上限値を0.88、更には0.85とすることがより好ましい。

条件式(9)について、

下限値を0.025、更には0.04とすることがより好ましい。

上限値を0.1、更には0.090とすることがより好ましい。

条件式(10)について、

下限値を0.3、更には0.45とすることがより好ましい。

上限値を0.75、0.7とすることがより好ましい。

#### 【0116】

なお、上述の結像レンズ系や撮像装置は、複数の構成を同時に満足してもよい。このようにすることが、良好な結像レンズ系、撮像装置を得る上で好ましい。また、好ましい構成の組み合わせは任意である。また、各条件式について、より限定した条件式の数値範囲の上限値あるいは下限値のみを限定しても構わない。

#### 【0117】

以下、本発明の結像レンズ系の実施例1～8について説明する。実施例1～8の無限遠物体合焦時のレンズ断面図をそれぞれ図1(a)～図4(b)に示す。実施例5、6は参考例である。

図1(a)～図4(b)中、第1レンズ群はG1、第2レンズ群はG2、第3レンズ群はG3、第4レンズ群はG4、第5レンズ群はG5、第6レンズ群はG6、第7レンズ群はG7、開口絞りはS、像面はIで示してある。

#### 【0118】

また、図示しないが、フィルター、電子撮像素子(CCD、C-MOSセンサー)のカバーガラスの平行平板を配置しても良い。なお、カバーガラスの表面に波長域制限用の多層膜を施してもよい。また、そのカバーガラスに赤外光を制限する波長域制限コートを施したローパスフィルタ作用を持たせるようにしてよい。平行平板は、ローパスフィルターの機能を持たないようにしてよい。

#### 【0119】

各実施例では、結像レンズ系は、物体側から像側に順に、物体側レンズ群グループG0と、開口絞りSと、物体側レンズ群グループGIと、で構成されている。

#### 【0120】

また、数値データはいずれも無限遠の被写体に合焦した状態でのデータである。各数値の長さの単位はmm、角度の単位は°(度)である。

#### 【0121】

実施例1の結像レンズ系は、図1(a)に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力を有する物体側レンズ群グループG0と、開口絞りSと、負屈折力を有する像側レンズ群グループGIと、で構成されている。なお、r15は開口絞り、r23は仮想面である。

#### 【0122】

物体側レンズ群グループG0は、物体側から像側に順に、正屈折力を有する第1レンズ群G1と、負屈折力を有する第2レンズ群G2と、で構成されている。像側レンズ群グル

10

20

30

40

50

ープ G I は、負屈折力を有する第 3 レンズ群 G 3 と、正屈折力を有する第 4 レンズ群 G 4 と、負屈折力を有する第 5 レンズ群 G 5 と、正屈折力を有する第 6 レンズ群 G 6 と、で構成されている。

#### 【 0 1 2 3 】

第 1 レンズ群 G 1 は、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 1 と、両凸正レンズ L 2 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 3 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 4 と、両凸正レンズ L 5 と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズ L 4 と両凸正レンズ L 5 とが接合されている。

#### 【 0 1 2 4 】

第 2 レンズ群 G 2 は、両凸正レンズ L 6 と、両凹負レンズ L 7 と、両凹負レンズ L 8 と、で構成されている。ここで、両凸正レンズ L 6 と両凹負レンズ L 7 とが接合されている。  
。

#### 【 0 1 2 5 】

第 3 レンズ群 G 3 は、両凸正レンズ L 9 と、両凹負レンズ L 10 と、で構成されている。第 3 レンズ群 G 3 は合焦レンズ群であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って像側へ移動する。

#### 【 0 1 2 6 】

第 4 レンズ群 G 4 は、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 11 と、両凸正レンズ L 12 と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズ L 11 と両凸正レンズ L 12 とが接合されている。  
。

10

20

#### 【 0 1 2 7 】

第 5 レンズ群 G 5 は、両凸正レンズ L 13 と、両凹負レンズ L 14 と、両凹負レンズ L 15 と、で構成されている。第 5 レンズ群 G 5 はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。

#### 【 0 1 2 8 】

第 6 レンズ群 G 6 は、両凸正レンズ L 16 と、両凸正レンズ L 17 と、で構成されている。

#### 【 0 1 2 9 】

実施例 2 の結像レンズ系は、図 1 ( b ) に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力を有する物体側レンズ群グループ G O と、開口絞り S と、正屈折力を有する像側レンズ群グループ G I と、で構成されている。なお、r 14 は開口絞りで、仮想面はない。  
。

30

#### 【 0 1 3 0 】

物体側レンズ群グループ G O は、物体側から像側に順に、正屈折力を有する第 1 レンズ群 G 1 と、負屈折力を有する第 2 レンズ群 G 2 と、で構成されている。像側レンズ群グループ G I は、負屈折力を有する第 3 レンズ群 G 3 と、正屈折力を有する第 4 レンズ群 G 4 と、負屈折力を有する第 5 レンズ群 G 5 と、正屈折力を有する第 6 レンズ群 G 6 と、で構成されている。

#### 【 0 1 3 1 】

第 1 レンズ群 G 1 は、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 1 と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 2 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 3 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 4 と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 5 と、で構成されている。ここで、正メニスカスレンズ L 2 と負メニスカスレンズ L 3 とが接合されている。また、負メニスカスレンズ L 4 と正メニスカスレンズ L 5 とが接合されている。  
。

40

#### 【 0 1 3 2 】

第 2 レンズ群 G 2 は、両凸正レンズ L 6 と、両凹負レンズ L 7 と、両凹負レンズ L 8 と、で構成されている。ここで、両凸正レンズ L 6 と両凹負レンズ L 7 とが接合されている。  
。

#### 【 0 1 3 3 】

第 3 レンズ群 G 3 は、像側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 9 と、両凹負レンズ L  
。

50

10と、で構成されている。第3レンズ群G3は合焦レンズ群であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って像側へ移動する。

#### 【0134】

第4レンズ群G4は、両凸正レンズL11と、像側に凸面を向けた負メニスカスレンズL12と、両凸正レンズL13と、で構成されている。第4レンズ群G4はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。

#### 【0135】

第5レンズ群G5は、両凸正レンズL14と、両凹負レンズL15と、で構成されている。

10

#### 【0136】

第6レンズ群G6は、像側に凸面を向けた正メニスカスレンズL16で構成されている。

#### 【0137】

実施例3の結像レンズ系は、図2(a)に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力を有する物体側レンズ群グループG0と、開口絞りSと、負屈折力を有する像側レンズ群グループGIと、で構成されている。なお、r16は開口絞り、r9、13及びr24は仮想面である。

#### 【0138】

物体側レンズ群グループG0は、物体側から像側に順に、正屈折力を有する第1レンズ群G1と、負屈折力を有する第2レンズ群G2と、で構成されている。像側レンズ群グループGIは、正屈折力を有する第3レンズ群G3と、負屈折力を有する第4レンズ群G4と、正屈折力を有する第5レンズ群G5と、負屈折力を有する第6レンズ群G6と、正屈折力を有する第7レンズ群G7と、で構成されている。

20

#### 【0139】

第1レンズ群G1は、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL1と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL2と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズL3と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズL4と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL5と、で構成されている。ここで、正メニスカスレンズL2と負メニスカスレンズL3とが接合されている。また、負メニスカスレンズL4と正メニスカスレンズL5とが接合されている。

30

#### 【0140】

第2レンズ群G2は、両凸正レンズL6と、両凹負レンズL7と、で構成されている。ここで、両凸正レンズL6と両凹負レンズL7とが接合されている。

#### 【0141】

第3レンズ群G3は、両凸正レンズL8で構成されている。

#### 【0142】

第4レンズ群G4は、両凸正レンズL9と、両凹負レンズL10と、で構成されている。第4レンズ群G4は合焦レンズ群であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って像側へ移動する。

40

#### 【0143】

第5レンズ群G5は、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズL11と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL12と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズL11と正メニスカスレンズL12とが接合されている。

#### 【0144】

第6レンズ群G6は、両凸正レンズL13と、両凹負レンズL14と、両凸正レンズL15と、で構成されている。第6レンズ群G6はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。

#### 【0145】

第7レンズ群G7は、両凸正レンズL16と、両凸正レンズL17と、像側に凸面を向

50

けた負メニスカスレンズ L 18 と、で構成されている。ここで、両凸正レンズ L 17 と負メニスカスレンズ L 18 とが接合されている。

#### 【 0 1 4 6 】

実施例 4 の結像レンズ系は、図 2 ( b ) に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力を有する物体側レンズ群グループ G O と、正屈折力を有する像側レンズ群グループ G I と、で構成されている。なお、r 15 は開口絞り、r 23 は仮想面である。

#### 【 0 1 4 7 】

物体側レンズ群グループ G O は、物体側から像側に順に、正屈折力を有する第 1 レンズ群 G 1 と、負屈折力を有する第 2 レンズ群 G 2 と、で構成されている。像側レンズ群グループ G I は、負屈折力を有する第 3 レンズ群 G 3 と、正屈折力を有する第 4 レンズ群 G 4 と、負屈折力を有する第 5 レンズ群 G 5 と、正屈折力を有する第 6 レンズ群 G 6 と、で構成されている。10

#### 【 0 1 4 8 】

第 1 レンズ群 G 1 は、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 1 と、両凸正レンズ L 2 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 3 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 4 と、両凸正レンズ L 5 と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズ L 4 と両凸正レンズ L 5 とが接合されている。

#### 【 0 1 4 9 】

第 2 レンズ群 G 2 は、両凸正レンズ L 6 と、両凹負レンズ L 7 と、両凹負レンズ L 8 と、で構成されている。ここで、両凸正レンズ L 6 と両凹負レンズ L 7 とが接合されている。20

#### 【 0 1 5 0 】

第 3 レンズ群 G 3 は、両凸正レンズ L 9 と、両凹負レンズ L 10 と、で構成されている。第 3 レンズ群 G 3 は合焦レンズ群であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って像側へ移動する。

#### 【 0 1 5 1 】

第 4 レンズ群 G 4 は、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 11 と、両凸正レンズ L 12 と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズ L 11 と両凸正レンズ L 12 とが接合されている。

#### 【 0 1 5 2 】

第 5 レンズ群 G 5 は、両凸正レンズ L 13 と、両凹負レンズ L 14 と、両凹負レンズ L 15 と、で構成されている。第 5 レンズ群 G 5 はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。30

#### 【 0 1 5 3 】

第 6 レンズ群 G 6 は、両凸正レンズ L 16 と、両凸正レンズ L 17 と、で構成されている。

#### 【 0 1 5 4 】

実施例 5 の結像レンズ系は、図 3 ( a ) に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力を有する物体側レンズ群グループ G O と、開口絞り S と、正屈折力を有する像側レンズ群グループ G I と、で構成されている。なお、r 17 は開口絞り、r 10 、 r 14 は仮想面である。40

#### 【 0 1 5 5 】

物体側レンズ群グループ G O は、物体側から像側に順に、正屈折力を有する第 1 レンズ群 G 1 と、負屈折力を有する第 2 レンズ群 G 2 と、負屈折力を有する第 3 レンズ群 G 3 と、で構成されている。像側レンズ群グループ G I は、負屈折力を有する第 4 レンズ群 G 4 と、正屈折力を有する第 5 レンズ群 G 5 と、負屈折力を有する第 6 レンズ群 G 6 と、正屈折力を有する第 7 レンズ群 G 7 と、で構成されている。

#### 【 0 1 5 6 】

第 1 レンズ群 G 1 は、両凸正レンズ L 1 と、両凸正レンズ L 2 と、像側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 3 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 4 と、物体側に50

凸面を向けた正メニスカスレンズ L 5 と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズ L 4 と正メニスカスレンズ L 5 とが接合されている。

**【 0 1 5 7 】**

第 2 レンズ群 G 2 は、両凸正レンズ L 6 と、両凹負レンズ L 7 と、で構成されている。ここで、両凸正レンズ L 6 と両凹負レンズ L 7 とが接合されている。

**【 0 1 5 8 】**

第 3 レンズ群 G 3 は、両凹負レンズ L 8 で構成されている。

**【 0 1 5 9 】**

第 4 レンズ群 G 4 は、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 9 と、両凹負レンズ L 10 と、で構成されている。

10

**【 0 1 6 0 】**

第 5 レンズ群 G 5 は、両凸正レンズ L 11 と、像側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 12 と、両凸正レンズ L 13 と、で構成されている。第 5 レンズ群 G 5 はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。

**【 0 1 6 1 】**

第 6 レンズ群 G 6 は、両凸正レンズ L 14 と、両凹負レンズ L 15 と、で構成されている。第 6 レンズ群 G 6 は合焦レンズ群であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って像側へ移動する。

**【 0 1 6 2 】**

第 7 レンズ群 G 7 は、両凸正レンズ L 16 と、両凹負レンズ L 17 と、で構成されている。

20

**【 0 1 6 3 】**

実施例 6 の結像レンズ系は、図 3 ( b ) に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力を有する物体側レンズ群グループ G 0 と、開口絞り S と、正屈折力を有する像側レンズ群グループ G I と、で構成されている。なお、r 14 は開口絞りである。

**【 0 1 6 4 】**

物体側レンズ群グループ G 0 は、物体側から像側に順に、正屈折力を有する第 1 レンズ群 G 1 と、負屈折力を有する第 2 レンズ群 G 2 と、で構成されている。像側レンズ群グループ G I は、負屈折力を有する第 3 レンズ群 G 3 と、正屈折力を有する第 4 レンズ群 G 4 と、負屈折力を有する第 5 レンズ群 G 5 と、正屈折力を有する第 6 レンズ群 G 6 と、で構成されている。

30

**【 0 1 6 5 】**

第 1 レンズ群 G 1 は、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 1 と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 2 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 3 と、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 4 と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 5 と、で構成されている。ここで、正メニスカスレンズ L 2 と負メニスカスレンズ L 3 とが接合されている。負メニスカスレンズ L 4 と正メニスカスレンズ L 5 とが接合されている。

**【 0 1 6 6 】**

第 2 レンズ群 G 2 は、両凸正レンズ L 6 と、両凹負レンズ L 7 と、両凹負レンズ L 8 と、で構成されている。ここで、両凸正レンズ L 6 と両凹負レンズ L 7 とが接合されている。

40

**【 0 1 6 7 】**

第 3 レンズ群 G 3 は、像側に凸面を向けた正メニスカスレンズ L 9 と、両凹負レンズ L 10 と、で構成されている。第 3 レンズ群 G 3 はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。

**【 0 1 6 8 】**

第 4 レンズ群 G 4 は、両凸正レンズ L 11 と、像側に凸面を向けた負メニスカスレンズ L 12 と、両凸正レンズ L 13 と、で構成されている。第 4 レンズ群 G 4 は合焦レンズ群

50

であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って物体側へ移動する。

**【0169】**

第5レンズ群G5は、両凸正レンズL14と、両凸正レンズL15と、で構成されている。

**【0170】**

第6レンズ群G6は、像側に凸面を向けた正メニスカスレンズL16とで構成されている。

**【0171】**

実施例7の結像レンズ系は、図4(a)に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力有する物体側レンズ群グループG0と、開口絞りSと、正屈折力有する像側レンズ群グループG1と、で構成されている。なお、r7は開口絞り、r11は仮想面である。  
10

**【0172】**

物体側レンズ群グループG0は、物体側から像側に順に、正屈折力有する第1レンズ群G1で構成されている。像側レンズ群グループG1は、正屈折力有する第2レンズ群G2と、負屈折力有する第3レンズ群G3と、正屈折力有する第4レンズ群G4と、負屈折力有する第5レンズ群G5と、正屈折力有する第6レンズ群G6と、で構成されている。

**【0173】**

第1レンズ群G1は、両凸正レンズL1と、両凸正レンズL2と、両凹負レンズL3と、で構成されている。  
20

**【0174】**

第2レンズ群G2は、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズL4と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL5と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズL4と、正メニスカスレンズL5とが接合されている。

**【0175】**

第3レンズ群G3は、両凸正レンズL6と、両凹負レンズL7と、で構成されている。ここで、両凸正レンズL6と、両凹負レンズL7とが接合されている。第3レンズ群G3はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。

**【0176】**

第4レンズ群G4は、両凸正レンズL8で構成されている。  
30

**【0177】**

第5レンズ群G5は、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズL9と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL10と、両凹負レンズL11と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズL9と、正メニスカスレンズL10とが接合されている。第5レンズ群G5は合焦レンズ群であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って像側へ移動する。

**【0178】**

第6レンズ群G6は、両凸正レンズL12で構成されている。  
40

**【0179】**

実施例8の結像レンズ系は、図4(b)に示すように、物体側から像側に順に、正屈折力有する物体側レンズ群グループG0と、開口絞りSと、正屈折力有する像側レンズ群グループG1と、で構成されている。なお、r7は開口絞り、r11は仮想面である。

**【0180】**

物体側レンズ群グループG0は、物体側から像側に順に、正屈折力有する第1レンズ群G1で構成されている。像側レンズ群グループG1は、正屈折力有する第2レンズ群G2と、負屈折力有する第3レンズ群G3と、正屈折力有する第4レンズ群G4と、負屈折力有する第5レンズ群G5と、正屈折力有する第6レンズ群G6と、で構成されている。

**【0181】**

10

20

30

40

50

第1レンズ群G1は、両凸正レンズL1と、両凸正レンズL2と、両凹負レンズL3とで構成されている。

#### 【0182】

第2レンズ群G2は、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズL4と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL5と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズL4と、正メニスカスレンズL5とが接合されている。

#### 【0183】

第3レンズ群G3は、両凸正レンズL6と、両凹負レンズL7と、で構成されている。ここで、両凸正レンズL6と、両凹負レンズL7とが接合されている。第3レンズ群G3は合焦レンズ群であって、無限遠物体から近距離物体への合焦時に、光軸に沿って像側へ移動する。  
10

#### 【0184】

第4レンズ群G4は、両凸正レンズL8で構成されている。

#### 【0185】

第5レンズ群G5は、物体側に凸面を向けた負メニスカスレンズL9と、物体側に凸面を向けた正メニスカスレンズL10と、両凹負レンズL11と、で構成されている。ここで、負メニスカスレンズL9と、正メニスカスレンズL10とが接合されている。第5レンズ群G5はブレ補正レンズ群であって、ブレ補正時、光軸方向とは異なる方向、例えば、光軸と直交する方向に移動する。

#### 【0186】

第6レンズ群G6は、両凸正レンズL12で構成されている。  
20

#### 【0187】

以下に、上記各実施例の数値データを示す。記号は上記の外、rは各レンズ面の曲率半径、dは各レンズ面間の間隔、ndは各レンズのd線の屈折率、dは各レンズのアッペル数である。また、fは全系の焦点距離、FNO.はFナンバー、θは半画角、IHは像高、FBはバックフォーカス、全長は、結像レンズ系の最も物体側のレンズ面から最も像側のレンズ面までの距離である。なお、FB(バックフォーカス)は、レンズ最終面から近軸像面までの距離を空気換算して表したものである。

#### 【0188】

また、無限遠は無限遠物体合焦時、近距離は近距離物体合焦時を表している。ここで、近距離の欄における数値は、至近距離物体合焦状態での値である。至近距離物体合焦状態での具体的な物像間距離は、実施例1、2、3、4、5、7では1.4m、実施例6では3m、実施例8では2mである。  
30

#### 【0189】

数値実施例1

単位 mm

#### 面データ

面番号	r	d	nd	d	
1	132.985	6.746	1.48749	70.23	40
2	833.805	6.500			
3	56.824	13.500	1.49700	81.54	
4	-18692.587	0.100			
5	2292.831	2.000	1.83481	42.71	
6	194.055	22.000			
7	58.436	2.000	1.79952	42.22	
8	31.339	11.474	1.43875	94.93	
9	-283.074	1.600			
10	114.275	6.289	1.75520	27.51	
11	-67.671	2.000	1.91082	35.25	50

12	130.501	2.322			
13	-202.441	1.500	1.78590	44.20	
14	1233.704	16.000			
15 ( 紋り )		可変			
16	282.863	2.200	1.84666	23.78	
17	-124.870	0.100			
18	-110.471	0.900	1.80139	45.45	
19	38.312	可変			
20	39.801	1.000	1.92286	18.90	
21	22.065	4.963	1.58267	46.42	10
22	-136.632	0.100			
23		3.000			
24	112.013	3.000	1.84666	23.78	
25	-47.684	0.100			
26	-51.871	0.900	1.80400	46.57	
27	24.988	5.044			
28	-37.965	0.800	1.69680	55.53	
29	77.357	3.300			
30	95.000	3.393	1.72342	37.95	
31	-82.082	0.100			20
32	55.512	5.500	1.51633	64.14	
33	-51.010				
像面					

## 各種データ

	無限遠	近距離		
f	293.568	211.066		
F N O .	4.059	2.907		
2 ( 画角 )	4.3			
I H	11.15	11.15		30
F B	39.180	39.180		
全長	198.678	198.678		
d15	6.000	24.855		
d19	25.067	6.212		

【 0 1 9 0 】

数値実施例 2

単位 mm

## 面データ

面番号	r	d	nd	d	40
1	129.053	6.500	1.48749	70.23	
2	524.363	9.000			
3	54.665	11.500	1.49700	81.54	
4	227.526	2.000	1.83481	42.71	
5	127.067	22.000			
6	65.938	2.000	1.80100	34.97	
7	30.235	11.510	1.49700	81.54	
8	333.862	13.109			
9	101.957	6.630	1.84666	23.78	
10	-55.370	2.000	1.80100	34.97	50

11	150.959	1.850		
12	-226.650	1.500	1.80000	29.84
13	137.511	18.804		
14 ( 紋り )		可变		
15	-172.777	2.409	1.84666	23.78
16	-40.436	0.100		
17	-42.309	0.900	1.77250	49.60
18	40.347	可变		
19	68.843	3.787	1.88300	40.76
20	-129.270	0.954		10
21	-70.637	1.000	1.92286	18.90
22	-1887.125	0.100		
23	65.708	4.000	1.60311	60.64
24	-108.573	2.500		
25	123.098	3.866	1.71736	29.52
26	-41.995	0.100		
27	-41.898	1.000	1.88300	40.76
28	43.554	16.332		
29	-94.313	2.610	1.60342	38.03
30	-44.999			20

像面

## 各種データ

	無限遠	近距離	
f	293.991	214.486	
F N O .	3.794	2.747	
2 ( 画角 )	4.3		
I H	11.15	11.15	
F B	38.733	38.733	
全長	228.578	228.578	30
d14	6.000	33.785	
d18	35.785	8.000	

【 0 1 9 1 】

数值実施例 3

単位 mm

## 面データ

面番号	r	d	nd	d
1	211.537	5.200	1.48749	70.23
2	2910.618	18.098		40
3	65.000	11.000	1.48749	70.23
4	588.917	2.000	1.77250	49.60
5	212.141	31.500		
6	69.815	2.000	1.80440	39.59
7	37.924	9.200	1.43875	94.93
8	434.246	1.711		
9		0.100		
10	43.603	8.500	1.43875	94.93
11	-161.049	2.000	1.77250	49.60
12	55.257	2.000		50

13		9.352		
14	307.448	3.000	1.80810	22.76
15	-274.895	10.557		
16 ( 紋り )		可变		
17	280.313	2.600	1.83400	37.16
18	-65.868	0.100		
19	-65.868	0.900	1.75500	52.32
20	30.383	可变		
21	26.080	1.000	1.84666	23.78
22	19.668	4.900	1.53996	59.46
23	168.839	0.100		
24		4.218		
25	97.746	3.300	1.84666	23.78
26	-40.187	0.100		
27	-40.187	0.900	1.77250	49.60
28	22.475	3.722		
29	-33.295	0.800	1.72916	54.68
30	241.876	5.718		
31	52.470	5.500	1.63980	34.46
32	-54.148	3.779		
33	57.978	7.000	1.53172	48.84
34	-31.015	1.500	1.92286	18.90
35	-71.450			

像面

## 各種データ

	無限遠	近距離	
f	294.032	229.457	
F N O .	4.086	3.160	
2 ( 画角 )	4.4		30
I H	11.45	11.45	
F B	36.300	36.300	
全長	228.469	228.469	
d16	8.545	26.113	
d20	21.268	3.700	

【 0 1 9 2 】

数值実施例 4

単位 mm

## 面データ

面番号	r	d	nd	d
1	226.165	11.472	1.48749	70.23
2	1418.036	11.054		
3	96.639	22.959	1.49700	81.54
4	-31790.114	0.170		
5	3899.372	3.401	1.83481	42.71
6	330.026	37.415		
7	99.381	3.401	1.79952	42.22
8	53.297	19.514	1.43875	94.93
9	-481.418	2.721		

40

50

10	194.345	10.696	1.75520	27.51
11	-115.087	3.402	1.91082	35.25
12	221.940	3.949		
13	-344.287	2.551	1.78590	44.20
14	2098.137	27.211		
15 ( 絞り )		可变		
16	481.059	3.741	1.84666	23.78
17	-212.365	0.170		
18	-187.876	1.531	1.80139	45.45
19	65.157	可变		10
20	67.689	1.701	1.92286	18.90
21	37.526	8.440	1.58267	46.42
22	-232.367	0.170		
23		5.102		
24	190.499	5.102	1.84666	23.78
25	-81.096	0.170		
26	-88.216	1.531	1.80400	46.57
27	42.496	8.578		
28	-64.567	1.361	1.69680	55.53
29	131.560	5.612		20
30	161.565	5.770	1.72342	37.95
31	-139.595	0.170		
32	94.408	9.354	1.51633	64.14
33	-86.751			

像面

## 各種データ

	無限遠	近距離	
f	499.265	325.022	
F N O .	4.059	2.630	30
2 ( 画角 )	2.6		
I H	11.15	11.15	
F B	66.633	66.633	
全長	337.887	337.887	
d15	10.204	51.386	
d19	42.631	1.449	

【 0 1 9 3 】

数値実施例 5

単位 mm

40

## 面データ

面番号	r	d	nd	d
1	5625.628	6.500	1.48749	70.23
2	-170.513	10.239		
3	112.896	11.500	1.49700	81.54
4	-142.063	0.000		
5	-142.063	2.000	1.83481	42.71
6	-4106.011	30.703		
7	39.797	2.000	1.80000	29.84
8	30.739	13.000	1.43875	94.93

50

9	3647.532	10.762			
10		3.500			
11	223.808	4.035	1.84666	23.78	
12	-90.924	2.000	1.74100	52.64	
13	54.535	4.000			
14		2.000			
15	-207.922	1.500	1.77250	49.60	
16	93.506	3.260			
17 ( 絞り )		2.000			
18	-89.208	2.272	1.84666	23.78	10
19	-44.367	0.100			
20	-60.388	0.900	1.60300	65.44	
21	45.487	5.000			
22	95.019	5.514	1.59551	39.24	
23	-28.041	0.271			
24	-27.918	1.000	1.84666	23.78	
25	-78.889	4.503			
26	64.045	4.000	1.49700	81.54	
27	-94.092	可变			
28	200.994	2.300	1.84666	23.78	20
29	-82.706	0.100			
30	-82.956	0.900	1.77250	49.60	
31	34.659	可变			
32	61.636	4.276	1.58267	46.42	
33	-76.839	0.100			
34	-157.236	0.800	1.84666	23.78	
35	187.822				

像面

各種データ				30
	無限遠	近距離		
f	294.001	184.596		
F N O .	4.133	2.580		
2 ( 画角 )	4.3			
I H	11.45	11.45		
F B	48.975	48.975		
全長	228.593	228.593		
d27	6.000	33.538		
d31	32.582	5.044		
【 0 1 9 4 】				40
数值実施例 6				
単位 mm				

面データ

面番号	r	d	nd	d
1	129.053	6.500	1.48749	70.23
2	524.363	9.000		
3	54.665	11.500	1.49700	81.54
4	227.526	2.000	1.83481	42.71
5	127.067	22.000		50

6	65.938	2.000	1.80100	34.97
7	30.235	11.510	1.49700	81.54
8	333.862	13.109		
9	101.957	6.630	1.84666	23.78
10	-55.370	2.000	1.80100	34.97
11	150.959	1.850		
12	-226.650	1.500	1.80000	29.84
13	137.511	18.804		
14 ( 絞り )		6.000		
15	-172.777	2.409	1.84666	23.78
16	-40.436	0.100		
17	-42.309	0.900	1.77250	49.60
18	40.347	可变		
19	68.843	3.787	1.88300	40.76
20	-129.270	0.954		
21	-70.637	1.000	1.92286	18.90
22	-1887.125	0.100		
23	65.708	4.000	1.60311	60.64
24	-108.573	可变		
25	123.098	3.866	1.71736	29.52
26	-41.995	0.100		
27	-41.898	1.000	1.88300	40.76
28	43.554	16.332		
29	-94.313	2.610	1.60342	38.03
30	-44.999			

像面

## 各種データ

	無限遠	近距離	
f	293.991	249.891	30
F N O .	3.794	3.213	
2 ( 画角 )	4.3		
I H	11.15	11.15	
F B	38.733	38.733	
全長	228.578	228.578	
d18	35.785	25.223	
d24	2.500	13.062	

【 0 1 9 5 】

数值実施例 7

単位 mm

40

## 面データ

面番号	r	d	nd	d
1	210.940	7.500	1.49700	81.54
2	-594.912	0.300		
3	84.134	12.000	1.49700	81.54
4	-376.138	0.500		
5	-435.916	3.500	1.88300	40.76
6	571.205	43.110		
7 ( 絞り )		0.000		

50

8	54.718	2.500	1.84020	33.38
9	35.511	9.240	1.49700	81.54
10	113.892	7.000		
11		3.500		
12	204.348	5.980	1.80810	22.76
13	-112.102	2.570	1.88300	40.76
14	50.433	15.000		
15	55.276	5.390	1.49700	81.54
16	-447.250	可変		
17	80.000	2.000	1.54711	53.00
18	32.225	4.000	1.85818	27.52
19	36.616	5.209		
20	-570.008	1.000	1.49700	81.55
21	34.412	可変		
22	77.042	4.500	1.49700	81.55
23	-77.403			

像面

## 各種データ

	無限遠	近距離		20
f	293.998	295.666		
F N O .	4.058	4.078		
2 (画角)	4.3			
I H	11.15	11.15		
F B	34.733	34.733		
全長	223.578	223.578		
d16	2.000	9.109		
d21	52.046	44.937		

【0196】

数値実施例8

単位 mm

30

## 面データ

面番号	r	d	nd	d
1	210.940	7.500	1.49700	81.54
2	-594.912	0.300		
3	84.134	12.000	1.49700	81.54
4	-376.138	0.500		
5	-435.916	3.500	1.88300	40.76
6	571.205	43.110		
7 (絞り)		0.000		
8	54.718	2.500	1.84020	33.38
9	35.511	9.240	1.49700	81.54
10	113.892	7.000		
11		可変		
12	204.348	5.980	1.80810	22.76
13	-112.102	2.570	1.88300	40.76
14	50.433	可変		
15	55.276	5.390	1.49700	81.54
16	-447.250	2.000		

40

50

17	80.000	2.000	1.54711	53.00
18	32.225	4.000	1.85818	27.52
19	36.616	5.209		
20	-570.008	1.000	1.49700	81.55
21	34.412	52.046		
22	77.042	4.500	1.49700	81.55
23	-77.403			

像面

## 各種データ

10

	無限遠	近距離
f	293.998	311.728
F N O .	4.058	4.296
2 (画角)	4.3	
I H	11.15	11.15
F B	34.733	34.733
全長	223.578	223.578
d11	3.500	13.720
d14	15.000	4.780

## 【0197】

20

以上の実施例1～8の収差図をそれぞれ図5～図12に示す。

これらの収差図において、(a)～(d)は、無限遠物体合焦時、(e)～(h)は至近合焦時における、球面収差(SA)、非点収差(AS)、歪曲収差(DT)、倍率色収差(CC)を示す。

各図中、“F I Y”は像高を示す。

## 【0198】

次に、各実施例における条件式(1)～(6)(10)の値を掲げる。

条件式	実施例1	実施例2	実施例3	実施例4	
(1) f <sub>fo</sub> /f	0.19	0.16	0.16	0.19	
(2)f <sub>R1</sub> /f <sub>R3</sub>	2.83	0.84	2.42	2.83	30
(3)f <sub>R2</sub> /f	0.28	0.16	0.24	0.28	
(4) MG <sub>ISback</sub> × (MG <sub>IS</sub> -1)	2	1.449	2.01	1.996	
(5) (MG <sub>fo back</sub> ) <sup>2</sup> × [(MG <sub>fo</sub> ) <sup>2</sup> -1]	4.49	3.284	4.603	4.49	
(6)f <sub>FA</sub> /f <sub>fo</sub>	-2.35	-3.46	-4.02	-2.35	
(7) f/r <sub>G2b</sub>	0.24	2.14	1.07	0.24	
(8)f <sub>o</sub> /L <sub>a</sub>	0.82	0.83	0.90	1.10	
(9)D <sub>sfo</sub> /D <sub>LTL</sub>	0.030	0.026	0.037	0.030	
(10)D <sub>sfo</sub> /s	0.25	0.25	0.34	0.25	

条件式	実施例5	実施例6	実施例7	実施例8	
(1) f <sub>fo</sub> /f	0.20	0.16	0.16	0.24	
(2)f <sub>R1</sub> /f <sub>R3</sub>	1.24	0.84	1.52	1.52	
(3)f <sub>R2</sub> /f	0.17	0.16	0.34	0.34	
(4) MG <sub>ISback</sub> × (MG <sub>IS</sub> -1)	1.95	1.449	1.499	1.37	
(5) (MG <sub>fo back</sub> ) <sup>2</sup> × [(MG <sub>fo</sub> ) <sup>2</sup> -1]	3	3.284	3.363	5.14	
(6)f <sub>FA</sub> /f <sub>fo</sub>	-2.71	-3.46	-3.26	-2.14	
(7) f/r <sub>G2b</sub>	3.12	7.29	0.66	2.58	
(8)f <sub>o</sub> /L <sub>a</sub>	0.90	1.08	0.85	1.04	
(9)D <sub>sfo</sub> /D <sub>LTL</sub>	0.138	0.198	0.238	0.099	
(10)D <sub>sfo</sub> /s	1.27	1.88	1.21	0.51	50

## 【0199】

図13は、電子撮像装置としての一眼ミラーレスカメラの断面図である。図13において、一眼ミラーレスカメラ1の鏡筒内には撮影レンズ系2が配置される。マウント部3は、撮影レンズ系2を一眼ミラーレスカメラ1のボディに着脱可能とする。マウント部3としては、スクリュータイプのマウントやバヨネットタイプのマウント等が用いられる。この例では、バヨネットタイプのマウントを用いている。また、一眼ミラーレスカメラ1のボディには、撮像素子面4、バックモニタ5が配置されている。なお、撮像素子としては、小型のCCD又はCMOS等が用いられている。

## 【0200】

そして、一眼ミラーレスカメラ1の撮影レンズ系2として、例えば上記実施例1～8に示した本発明の結像レンズ系が用いられる。

10

## 【0201】

図14、図15は、本発明に係る撮像装置の構成の概念図を示す。図14は撮像装置としてのデジタルカメラ40の外観を示す前方斜視図、図15は同後方斜視図である。このデジタルカメラ40の撮影光学系41に、本発明の結像レンズ系が用いられている。

## 【0202】

この実施形態のデジタルカメラ40は、撮影用光路42上に位置する撮影光学系41、シャッターボタン45、液晶表示モニター47等を含み、デジタルカメラ40の上部に配置されたシャッターボタン45を押圧すると、それに連動して撮影光学系41、例えば実施例1の結像レンズ系を通して撮影が行われる。撮影光学系41によって形成された物体像が、結像面近傍に設けられた撮像素子（光電変換面）上に形成される。この撮像素子で受光された物体像は、処理手段によって電子画像としてカメラ背面に設けられた液晶表示モニター47に表示される。また、撮影された電子画像は記録手段に記録することができる。

20

## 【0203】

図16は、デジタルカメラ40の主要部の内部回路を示すブロック図である。なお、以下の説明では、前述した処理手段は、例えばCDS/ADC部24、一時記憶メモリ17、画像処理部18等で構成され、記憶手段は、記憶媒体部19等で構成される。

## 【0204】

図16に示すように、デジタルカメラ40は、操作部12と、この操作部12に接続された制御部13と、この制御部13の制御信号出力ポートにバス14及び15を介して接続された撮像駆動回路16並びに一時記憶メモリ17、画像処理部18、記憶媒体部19、表示部20、及び設定情報記憶メモリ部21を備えている。

30

## 【0205】

上記の一時記憶メモリ17、画像処理部18、記憶媒体部19、表示部20、及び設定情報記憶メモリ部21は、バス22を介して相互にデータの入力、出力が可能とされている。また、撮像駆動回路16には、CCD49とCDS/ADC部24が接続されている。

## 【0206】

操作部12は、各種の入力ボタンやスイッチを備え、これらを介して外部（カメラ使用者）から入力されるイベント情報を制御部13に通知する。制御部13は、例えばCPUなどからなる中央演算処理装置であって、不図示のプログラムメモリを内蔵し、プログラムメモリに格納されているプログラムにしたがって、デジタルカメラ40全体を制御する。

40

## 【0207】

CCD49は、撮像駆動回路16により駆動制御され、撮影光学系41を介して形成された物体像の画素ごとの光量を電気信号に変換し、CDS/ADC部24に出力する撮像素子である。

## 【0208】

CDS/ADC部24は、CCD49から入力する電気信号を増幅し、かつ、アナログ

50

/ デジタル変換を行って、この増幅とデジタル変換を行っただけの映像生データ（ベイヤーデータ、以下 R A W データという。）を一時記憶メモリ 17 に出力する回路である。

#### 【 0 2 0 9 】

一時記憶メモリ 17 は、例えば S D R A M 等からなるバッファであり、 C D S / A D C 部 24 から出力される R A W データを一時的に記憶するメモリ装置である。画像処理部 18 は、一時記憶メモリ 17 に記憶された R A W データ又は記憶媒体部 19 に記憶されている R A W データを読み出して、制御部 13 にて指定された画質パラメータに基づいて歪曲収差補正を含む各種画像処理を電気的に行う回路である。

#### 【 0 2 1 0 】

記憶媒体部 19 は、例えばフラッシュメモリ等からなるカード型又はスティック型の記録媒体を着脱自在に装着して、これらのフラッシュメモリに、一時記憶メモリ 17 から転送される R A W データや画像処理部 18 で画像処理された画像データを記録して保持する。

#### 【 0 2 1 1 】

表示部 20 は、液晶表示モニター 47 などにて構成され、撮影した R A W データ、画像データや操作メニューなどを表示する。設定情報記憶メモリ部 21 には、予め各種の画質パラメータが格納されている R O M 部と、操作部 12 の入力操作によって R O M 部から読み出された画質パラメータを記憶する R A M 部が備えられている。

#### 【 0 2 1 2 】

このように構成されたデジタルカメラ 40 は、撮影光学系 41 として本発明の結像レンズ系を採用することで、高い結像性能を維持したままで、光学系全長の短縮化と小径化を容易にし、光学系全体の重量の軽量化とフォーカススピードの高速化が可能になるため、機動性に優れると共に、解像度の高い撮影が行える。なお、本発明の結像レンズ系は、クイックリターンミラーを持つタイプの撮像装置にも用いることができる。

#### 【 産業上の利用可能性 】

#### 【 0 2 1 3 】

以上のように、本発明は、光学系全長の短縮化と小径化を容易にし、機動性に優れると共に、収差が良好に補正された結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置を提供することを目的とするものである。また、望遠域や超望遠域の画角を有する結像レンズ系及びそれを備えた撮像装置に適している。特に、本発明は、望遠レンズ・超望遠レンズに有用である。また、合焦レンズ群の軽量化によりフォーカスユニットの小型化と軽量化を可能にし、結像レンズ系全体の重量の軽量化とフォーカススピードを上げることを容易としていることから、機動性の優れた結像レンズ系に適している。

#### 【 符号の説明 】

#### 【 0 2 1 4 】

G 1 ... 第 1 レンズ群

G 2 ... 第 2 レンズ群

G 3 ... 第 3 レンズ群

G 4 ... 第 4 レンズ群

G 5 ... 第 5 レンズ群

G 6 ... 第 6 レンズ群

G 7 ... 第 7 レンズ群

S ... 明るさ（開口）絞り

I ... 像面

1 ... 一眼ミラーレスカメラ

2 ... 撮影レンズ系

3 ... 鏡筒のマウント部

4 ... 撮像素子面

5 ... バックモニタ

1 2 ... 操作部

10

20

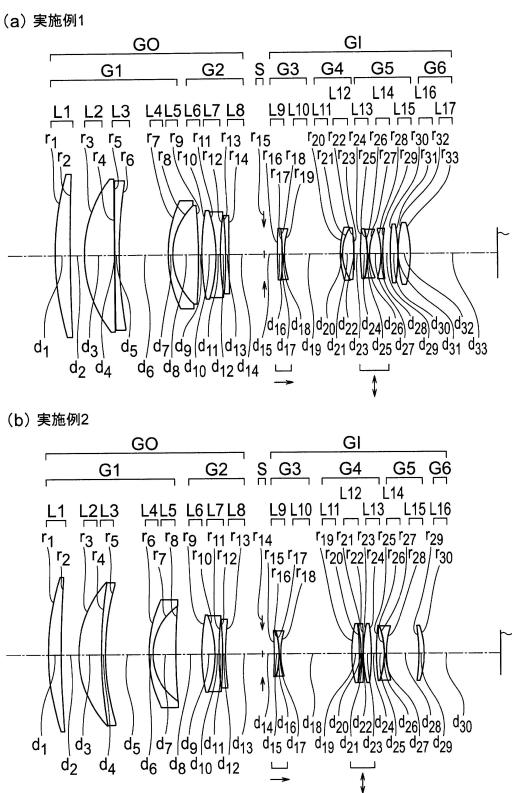
30

40

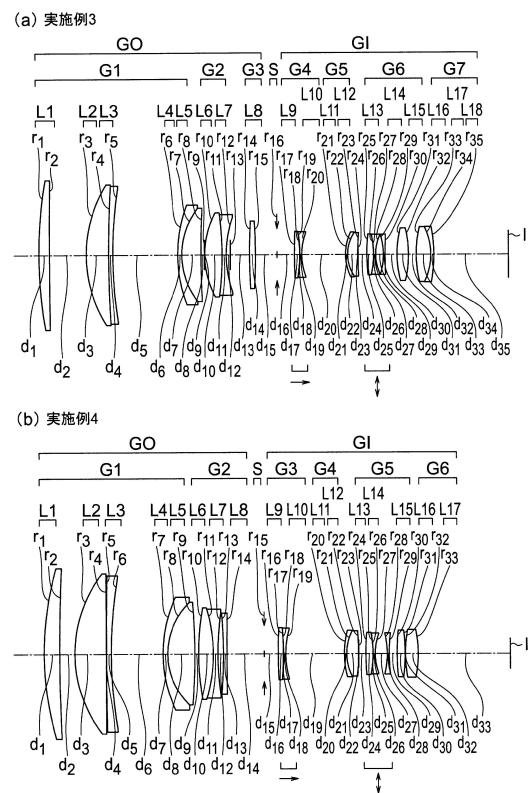
50

- 1 3 ... 制御部
- 1 4、1 5 ... バス
- 1 6 ... 撮像駆動回路
- 1 7 ... 一時記憶メモリ
- 1 8 ... 画像処理部
- 1 9 ... 記憶媒体部
- 2 0 ... 表示部
- 2 1 ... 設定情報記憶メモリ部
- 2 2 ... バス
- 2 4 ... C D S / A D C 部
- 4 0 ... デジタルカメラ
- 4 1 ... 撮影光学系
- 4 2 ... 撮影用光路
- 4 5 ... シャッターボタン
- 4 7 ... 液晶表示モニター
- 4 9 ... C C D

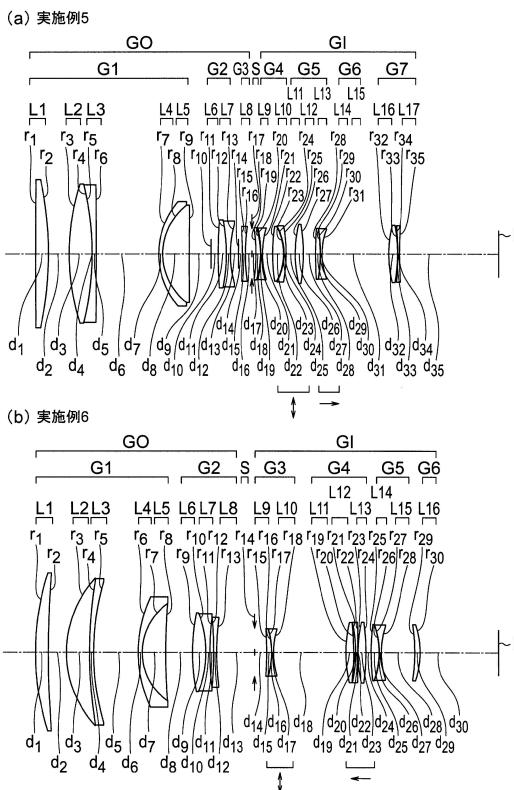
(  1 )



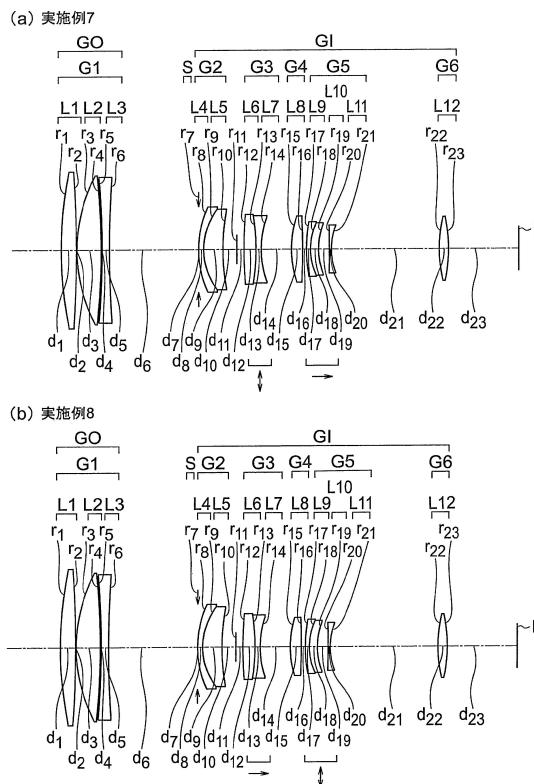
( 2 )



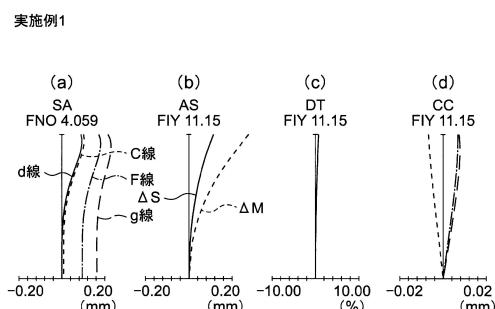
【図3】



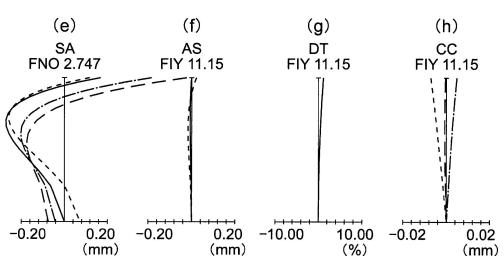
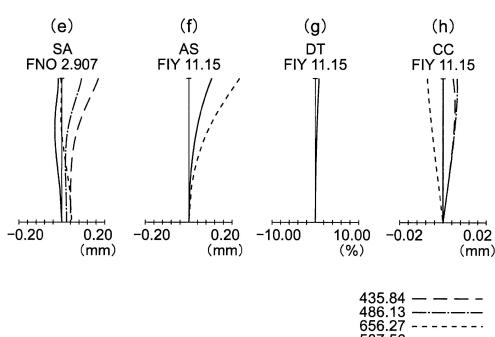
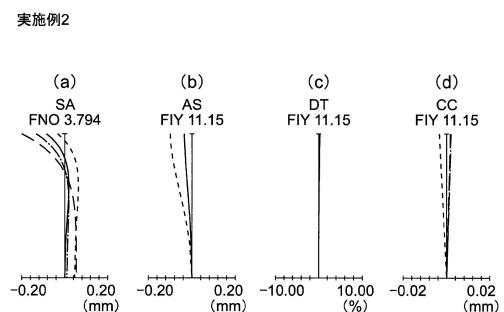
【図4】



【図5】



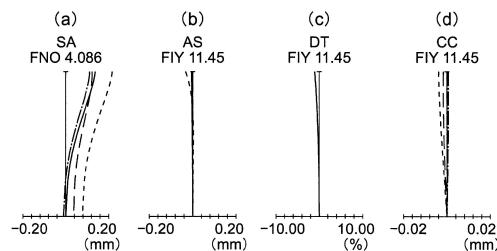
【図6】



435.84 ——  
486.13 ---  
656.27 -·-  
587.56 —

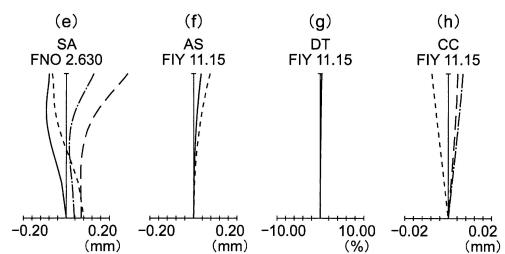
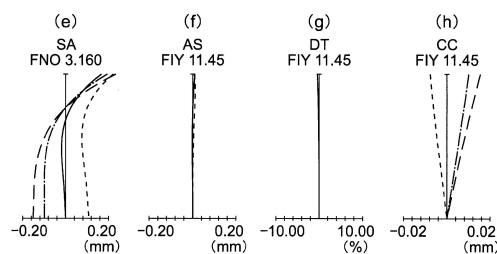
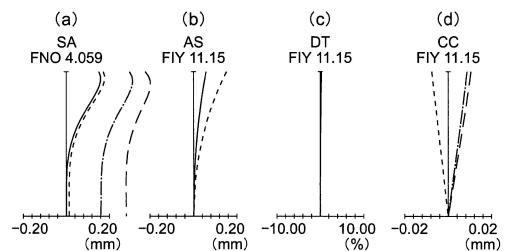
【図7】

実施例3



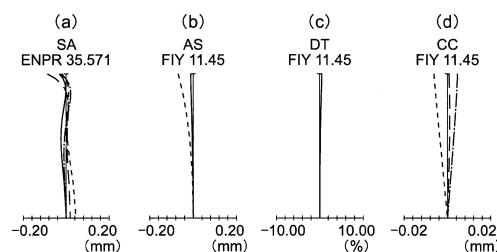
【図8】

実施例4



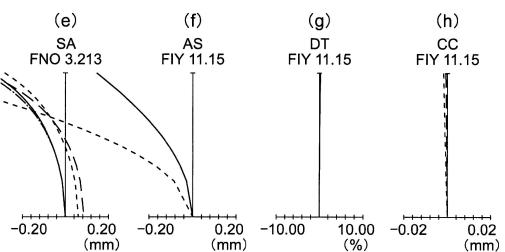
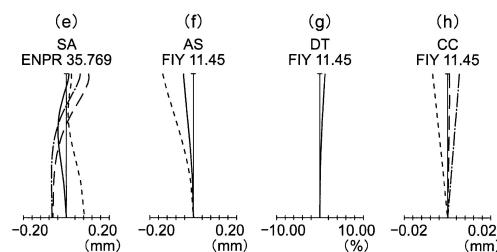
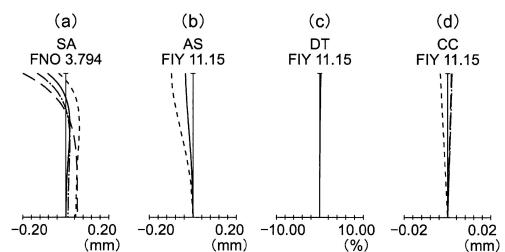
【図9】

実施例5

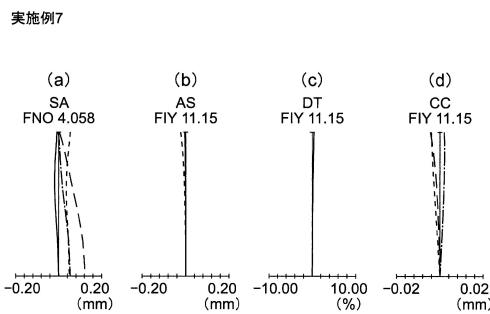


【図10】

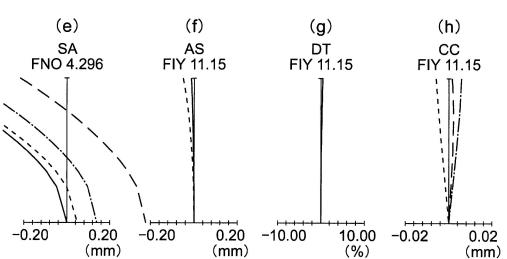
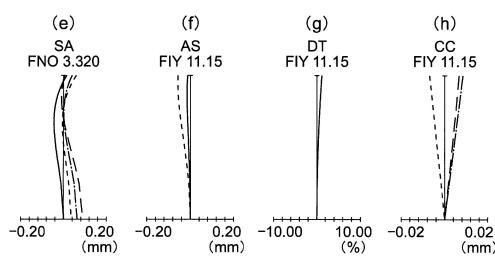
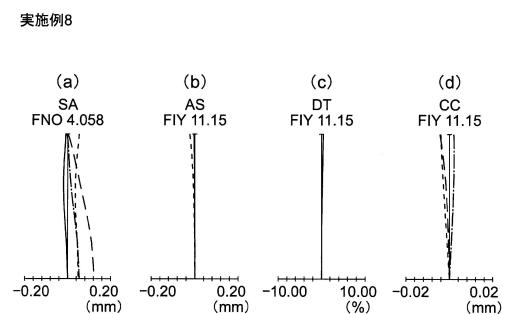
実施例6



【図 1 1】

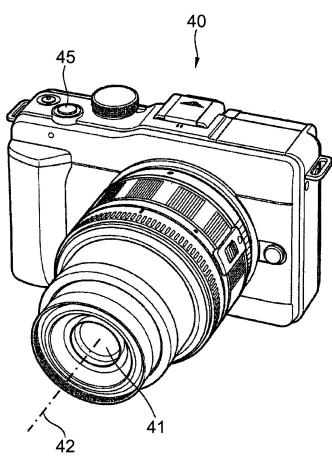
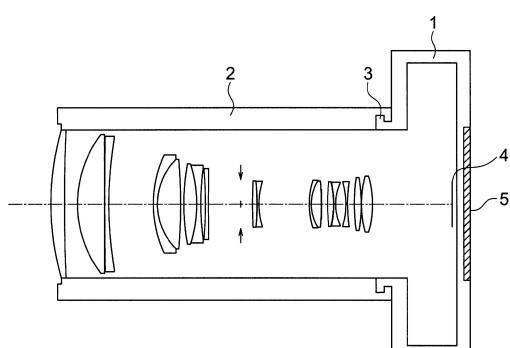


【図 1 2】

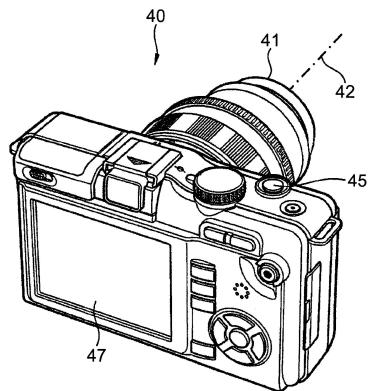


【図 1 3】

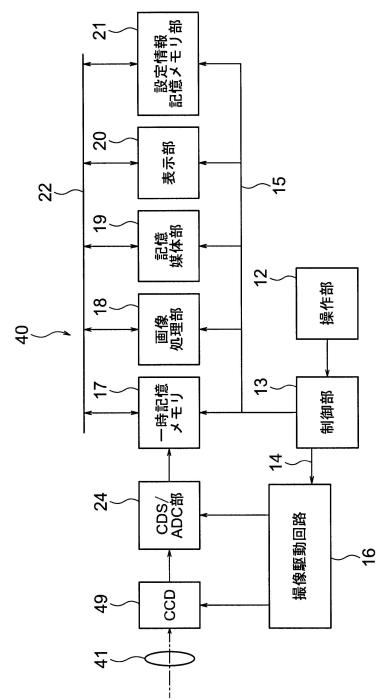
【図 1 4】



【図15】



【図16】



---

フロントページの続き

(56)参考文献 特開2012-053444(JP,A)  
特開2012-242505(JP,A)  
特開2013-218267(JP,A)  
特開2012-189637(JP,A)  
特開2014-235238(JP,A)  
特開2014-089352(JP,A)  
特開平11-160617(JP,A)  
特開2013-218088(JP,A)  
国際公開第2011/024258(WO,A1)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

G 02 B        9 / 0 0    -    1 7 / 0 8  
G 02 B        2 1 / 0 2    -    2 1 / 0 4  
G 02 B        2 5 / 0 0    -    2 5 / 0 4