

【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 3 区分

【発行日】平成24年12月20日(2012.12.20)

【公開番号】特開2011-103044(P2011-103044A)

【公開日】平成23年5月26日(2011.5.26)

【年通号数】公開・登録公報2011-021

【出願番号】特願2009-257282(P2009-257282)

【国際特許分類】

G 0 6 F 3/041 (2006.01)

【F I】

G 0 6 F 3/041 3 3 0 P

G 0 6 F 3/041 3 8 0 L

【手続補正書】

【提出日】平成24年11月7日(2012.11.7)

【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】

検出面上における物体の位置を検出するタッチセンサに対して、ユーザが前記検出面上において前記物体を移動させる移動操作を行った場合に、当該移動操作における前記物体の移動距離を取得する移動距離取得手段、

前記移動操作の操作態様に関する値を取得する操作態様値取得手段、及び

前記取得した移動距離と、前記取得した操作態様に関する値と、に基づいて算出される値を、前記ユーザが行った移動操作による操作入力量として出力する操作入力量出力手段、

としてコンピュータを機能させるためのプログラムであって、

前記操作入力量出力手段は、前記移動距離が所定値を超える場合には、当該所定値を前記移動距離の値として、前記操作入力量の値を算出する

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 2】

請求項 1 記載のプログラムにおいて、

前記移動操作の操作態様に関する値は、当該移動操作における前記物体の移動速度を示す値である

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 3】

請求項 2 記載のプログラムにおいて、

前記操作態様値取得手段は、前記操作態様に関する値を取得する時点の直前における前記物体の移動速度を示す値を、前記操作態様に関する値として取得する

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 4】

請求項 1 記載のプログラムにおいて、

前記移動操作の操作態様に関する値は、当該移動操作の際に前記ユーザが前記検出面に前記物体を押しつける圧力を示す値である

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 5】

請求項 1 から 4 のいずれか一項記載のプログラムにおいて、

前記移動距離取得手段は、前記物体を検出していない状態において最初に前記物体の検出を開始した時点における前記物体の検出位置を基準位置とし、前記移動距離の取得を行う時点における前記物体の検出位置を現在位置として、前記基準位置から前記現在位置までの前記物体の移動距離を取得する

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 6】

検出面上における物体の位置を検出するタッチセンサに対して、ユーザが前記検出面上において前記物体を移動させる移動操作を行った場合に、当該移動操作における前記物体の移動距離を取得する移動距離取得手段、

前記移動操作の操作態様に関する値を取得する操作態様値取得手段、及び

前記取得した移動距離と、前記取得した操作態様に関する値と、に基づいて算出される値を、前記ユーザが行った移動操作による操作入力量として出力する操作入力量出力手段

、

としてコンピュータを機能させるためのプログラムであって、

前記移動距離取得手段は、前記物体の検出位置の所定の基準軸に沿った移動方向が変化した場合に、当該変化の時点における前記物体の検出位置に対応する位置を基準位置とし、前記移動距離の取得を行う時点における前記物体の検出位置を現在位置として、前記基準位置から前記現在位置までの前記物体の移動距離を取得する

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 7】

請求項 6 記載のプログラムにおいて、

前記移動距離取得手段は、前記変化の時点における前記物体の検出位置の前記基準軸に沿った位置座標が、前記基準位置の前記基準軸に沿った位置座標となるよう前記基準位置を決定し、当該基準位置から前記現在位置までの前記物体の移動距離を取得する

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 8】

検出面上における物体の位置を検出するタッチセンサに対して、ユーザが前記検出面上において前記物体を移動させる移動操作を行った場合に、当該移動操作における前記物体の移動距離を取得する移動距離取得手段、

前記移動操作の操作態様に関する値を取得する操作態様値取得手段、及び

前記取得した移動距離と、前記取得した操作態様に関する値と、に基づいて算出される値を、前記ユーザが行った移動操作による操作入力量として出力する操作入力量出力手段

、

としてコンピュータを機能させるためのプログラムであって、

前記移動距離取得手段は、前記物体の検出位置の移動方向が変化した場合に、当該変化の時点における前記物体の検出位置を基準位置とし、前記移動距離の取得を行う時点における前記物体の検出位置を現在位置として、前記基準位置から前記現在位置までの前記物体の移動距離を取得する

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 9】

請求項 1 から 8 のいずれか一項記載のプログラムにおいて、

前記コンピュータを、

前記出力される操作入力量に応じた量だけ、表示画面に表示される画像内の画像要素を移動させる表示画像制御手段としてさらに機能させる

ことを特徴とするプログラム。

【請求項 10】

請求項 1 から 9 のいずれか一項記載のプログラムが記憶された、コンピュータ読み取り可能な情報記憶媒体。

【請求項 11】

検出面上における物体の位置を検出するタッチセンサから、当該物体の検出位置を取得する手段と、

前記ユーザが前記検出面上において前記物体を移動させる移動操作を行った場合に、前記検出位置を用いて、当該移動操作における前記物体の移動距離を取得する移動距離取得手段と、

前記移動操作の操作態様に関する値を取得する操作態様値取得手段と、

前記取得した移動距離と、前記取得した操作態様に関する値と、に基づいて算出される値を、前記ユーザが行った移動操作による操作入力量として出力する操作入力量出力手段と、

を含み、

前記操作入力量出力手段は、前記移動距離が所定値を超える場合には、当該所定値を前記移動距離の値として、前記操作入力量の値を算出する

ことを特徴とする情報入力装置。

【請求項 1 2】

検出面上における物体の位置を検出するタッチセンサに対して、ユーザが前記検出面上において前記物体を移動させる移動操作を行った場合に、当該移動操作における前記物体の移動距離を取得するステップと、

前記移動操作の操作態様に関する値を取得するステップと、

前記取得した移動距離と、前記取得した操作態様に関する値と、に基づいて算出される値を、前記ユーザが行った移動操作による操作入力量として出力する操作入力量出力ステップと、

を含み、

前記操作入力量出力ステップでは、前記移動距離が所定値を超える場合に、当該所定値を前記移動距離の値として、前記操作入力量の値を算出する

ことを特徴とする情報入力装置の制御方法。