

【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 27 年 3 月 12 日 (2015.3.12)

【公開番号】特開 2013-210888 (P2013-210888A)

【公開日】平成 25 年 10 月 10 日 (2013.10.10)

【年通号数】公開・登録公報 2013-056

【出願番号】特願 2012-81374 (P2012-81374)

【国際特許分類】

G 0 6 F 3/0346 (2013.01)

G 0 6 F 3/038 (2013.01)

【 F I 】

G 0 6 F 3/033 4 2 4

G 0 6 F 3/033 4 2 5

G 0 6 F 3/038 3 1 0 Y

【手続補正書】

【提出日】平成 27 年 1 月 23 日 (2015.1.23)

【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】

表示装置に表示される操作対象物に対する操作入力可能な入力装置本体と、  
前記入力装置本体に収納され、地磁気の方向を検知して磁気値を出力する磁気センサと

、  
前記入力装置本体が静止していることを検知した後、少なくとも互いに異なる 3 軸方向に前記入力装置本体が回転すると、前記磁気センサが出力する磁気値を校正する演算部と、  
を備える  
入力装置。

【請求項 2】

前記演算部は、校正した前記磁気値に基づいて前記入力装置本体から前記操作対象物に対する基準方位角を演算する

請求項 1 記載の入力装置。

【請求項 3】

さらに、前記入力装置本体に収納され、加速度を検出して加速度値を出力する加速度センサ、及び角速度を検出して角速度値を出力する角速度センサを備え、

前記演算部は、前記入力装置本体が静止していることを検知すると、前記加速度センサ及び前記角速度センサの校正を行う

請求項 1 又は 2 記載の入力装置。

【請求項 4】

さらに、前記入力装置本体に収納され、外形が球体又は球体に準じる形状に形成される前記入力装置本体を所定の方向に転がす移動部を備え、

前記演算部は、前記入力装置本体が静止していることを検知すると、前記移動部が前記入力装置本体を少なくとも互いに異なる 3 軸方向に転がすことによって前記磁気センサの校正を行う

請求項 1 ~ 3 のいずれかに記載の入力装置。

【請求項 5】

前記演算部は、前記入力装置本体を支持する支持装置が前記入力装置本体を少なくとも互いに異なる３軸方向に回転させるタイミングで、前記磁気センサの校正を行う

請求項 １～３ のいずれかに記載の入力装置。

【請求項 ６】

表示装置に表示される操作対象物に対する操作入力可能な入力装置本体と、  
前記入力装置本体に収納され、地磁気の方角を検知して磁気値を出力する磁気センサと

、  
前記入力装置本体が静止していることを検知した後、少なくとも互いに異なる３軸方向に前記入力装置本体が回転すると、前記磁気センサが出力する磁気値を校正する演算部と、  
を有する入力装置と、

前記入力装置本体を支持する支持装置と、を備え、

前記支持装置は、前記入力装置本体を所定の方角に回転させる回転部を有し、

支持する前記入力装置本体が静止していることを検知した後、前記回転部は前記入力装置を少なくとも互いに異なる３軸方向に回転する

制御システム。

【請求項 ７】

さらに、前記入力装置本体に収納され、加速度を検出して加速度値を出力する加速度センサ、及び角速度を検出して角速度値を出力する角速度センサを備え、

前記演算部は、前記入力装置本体が回転していることを検知すると、前記加速度センサ及び前記角速度センサの校正を行う

請求項 ６ 記載の制御システム。

【請求項 ８】

前記回転部は、前記入力装置本体を回転させる１つ以上の車輪であり、

前記入力装置本体の外形が球体又は球体に準じる形状に形成され、

前記回転部は、前記回転部に載せられた前記入力装置本体を回転させる

請求項 ６ 又は ７ 記載の制御システム。

【請求項 ９】

さらに、前記入力装置を収納し、外形が球体又は球体に準じる形状に形成される収納装置を備え、

前記回転部は、前記入力装置を収納した前記収納装置が前記回転部に載せられたことにより、前記入力装置本体を回転させる

請求項 ６ 又は ７ 記載の制御システム。

【請求項 １０】

前記回転部は、前記入力装置が取付けられたことを検出した場合に前記入力装置本体を回転させるアームである

請求項 ６ 又は ７ 記載の制御システム。

【請求項 １１】

前記入力装置本体が回転される前記互いに異なる３軸方向は、ランダムに定められる

請求項 ７～１０ のいずれかに記載の制御システム。

【請求項 １２】

前記入力装置及び／又は支持装置は、前記演算部が前記磁気センサの校正を行う間に、前記入力装置及び／又は支持装置の動作を変え、発光し、又は放音する

請求項 ７～１１ のいずれかに記載の制御システム。

【請求項 １３】

表示装置に表示される操作対象物に対する操作入力可能な入力装置本体に収納される磁気センサが地磁気の方角を検知して磁気値を出力する工程と、

前記入力装置本体が静止していることを検知した後、少なくとも互いに異なる３軸方向に前記入力装置本体が回転すると、前記磁気センサが出力する磁気値を校正する工程と、  
を含む

校正方法。

**【請求項 14】**

表示装置に表示される操作対象物に対する操作入力可能な入力装置本体に収納される磁気センサが地磁気の方角を検知して磁気値を出力する手順、

前記入力装置本体が静止していることを検知した後、少なくとも互いに異なる3軸方向に前記入力装置本体が回転すると、前記磁気センサが出力する磁気値を校正する手順、とを

コンピュータに実行させるプログラム。