

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号
特許第4642209号
(P4642209)

(45) 発行日 平成23年3月2日(2011.3.2)

(24) 登録日 平成22年12月10日(2010.12.10)

(51) Int.Cl.

F I

GO 2 B 15/16 (2006.01)

GO 2 B 13/18 (2006.01)

GO 2 B 15/16

GO 2 B 13/18

請求項の数 4 (全 15 頁)

(21) 出願番号	特願2000-319966 (P2000-319966)	(73) 特許権者	000001007
(22) 出願日	平成12年10月19日 (2000.10.19)		キヤノン株式会社
(65) 公開番号	特開2002-131638 (P2002-131638A)		東京都大田区下丸子3丁目30番2号
(43) 公開日	平成14年5月9日 (2002.5.9)	(74) 代理人	100086818
審査請求日	平成19年10月18日 (2007.10.18)		弁理士 高梨 幸雄
		(72) 発明者	伊藤 良紀
			東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キ
			ヤノン株式会社内
		審査官	森内 正明

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】ズームレンズ及びそれを用いた光学機器

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

物体側より順に、正の屈折力の第1群、負の屈折力の第2群、正の屈折力の第3群、正の屈折力の第4群より構成され、前記第2群を像面側に移動させて広角端から望遠端への変倍を行い、変倍に伴う像面変動を第4群を移動させて補正するズームレンズであって、前記第2群は、物体側より順に、物体側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズ、両レンズ面が凹面の負レンズ、両レンズ面が凸面の正レンズ、負レンズより成り、前記第4群は、物体側より順に、非球面を有する正レンズ、負レンズと正レンズの接合レンズより成り、前記非球面を有する正レンズの材質の屈折率を N_{a1} 、前記第2群の最も像面側の負レンズの像面側のレンズ面の曲率半径を R_{7r} 、広角端における全系の焦点距離を f_w としたとき、

$$1.7 < N_{a1} < 1.8$$
$$-50 < R_{7r} / f_w < -5$$

なる条件式を満足することを特徴とするズームレンズ。

【請求項 2】

前記第3群は、物体側より順に、屈折力の絶対値が像面側に比べて物体側のレンズ面の方が大きい正レンズ、像面側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズから成ることを特徴とする請求項1に記載のズームレンズ。

【請求項 3】

物体側より順に、正の屈折力の第1群、負の屈折力の第2群、正の屈折力の第3群、正

の屈折力の第4群より構成され、前記第2群を像面側に移動させて広角端から望遠端への変倍を行い、変倍に伴う像面変動を第4群を移動させて補正するズームレンズであって、前記第2群は、物体側より順に、物体側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズ、両レンズ面が凹面の負レンズ、両レンズ面が凸面の正レンズ、負レンズより成り、前記第3群は、物体側より順に、屈折力の絶対値が像面側に比べて物体側のレンズ面の方が大きい正レンズ、像面側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズより成り、前記第4群は、物体側より順に、正レンズ、負レンズと正レンズの接合レンズより成り、前記第3群と前記第4群はそれぞれ非球面を含み、前記第2群の最も像面側の負レンズの像面側のレンズ面の曲率半径を $R7r$ 、広角端における全系の焦点距離を f_w としたとき、

$$-50 < R7r / f_w < -5$$

なる条件式を満足することを特徴とするズームレンズ。

【請求項4】

請求項1から3のいずれか1項のズームレンズを有することを特徴とする光学機器。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、ズームレンズ及びそれを用いた光学機器に関し、特に高変倍比でありながら、大口径比で構成レンズ枚数が少ないビデオカメラ、デジタルカメラ等の撮像素子を用いた光学機器やフィルムを用いる写真用カメラ等の光学機器に好適なものである。

【0002】

【従来の技術】

従来より写真用カメラやビデオカメラやデジタルカメラなどに使われるズームレンズにおいて、物体側の第1群より後方のレンズ群を移動させてフォーカスを行う、いわゆるリアフォーカス方式を採用した例が種々と提案されている。これは、リアフォーカス方式がフォーカスの際に比較的小型軽量のレンズ群を移動させるので、レンズ群の駆動力が小さくてすみ、かつ、迅速な焦点合わせができるのでオートフォーカスシステムとの相性が高い等の特徴があるためである。

【0003】

例えば特開昭63-278013号公報では、物体側より順に正の屈折力の第1群、負の屈折力の第2群、負の屈折力の第3群、正の屈折力の第4群で構成された4群ズームレンズを開示し、第2群で変倍、第4群で変倍に伴って変動する像面の補正とフォーカシングを行っている。

【0004】

しかしながら、第3群を負の屈折力としたズーム方式では、負の屈折力の第2群からの発散光を更に第3群で発散させることになるため、第4群のレンズ径が大きくなってレンズ系全体が大型化する要因になると共に、フォーカスによる収差変動が大きくなる傾向がある。

【0005】

これに対して例えば、特開昭62-206516号公報や特開昭62-24213号公報や特開昭63-247316号公報、そして特開平4-43311号公報では、物体側より順に正の屈折力の第1群、負の屈折力の第2群、正の屈折力の第3群、そして正の屈折力の第4群の4つのレンズ群を有し、第2群を移動させて変倍を行い、変倍に伴う像面変動を第4群を移動させて補正すると共にフォーカスを行ってレンズ系全体の小型化を図ったズームレンズを提案している。

【0006】

特開平6-235861号公報においては、正、負、正、正の屈折力の4群を有し、第3群を正、負2レンズの2枚レンズで構成し、第4群を負、正レンズの接合と正レンズの3枚レンズで構成し1.3倍程度の変倍比を有するビデオ用の4群ズームレンズを開示している。

【0007】

10

20

30

40

50

特開平 5 - 7 2 4 7 2 号公報では、物体側より順に正の屈折力を持ち固定の第 1 群、負の屈折力を持ち変倍のための第 2 群、固定で集光作用を有し正の屈折力の第 3 群、像面位置を維持するために光軸上を移動する正の屈折力の第 4 群と非球面を有するズームレンズを開示している。これは、第 2 群はメニスカス状の負レンズと両レンズ面が凹面の負レンズと正レンズを配し、第 3 群は 1 面以上の非球面である単レンズから構成され、第 4 群は 1 面以上の非球面を有するレンズで構成されている。

【 0 0 0 8 】

【発明が解決しようとする課題】

近年一眼レフカメラやビデオカメラ等の光学機器に用いるズームレンズとしては変倍比が 1 0 程度と高変倍比を有し、かつレンズ系全体が小型のものが要望されている。

10

【 0 0 0 9 】

一般にズームレンズにおいて各レンズ群を屈折力を強めれば所定の変倍比を得るための各レンズ群の移動量が少なくなるため、高変倍化とレンズ全長の短縮化を図ることができる。

【 0 0 1 0 】

しかしながら単に各レンズ群の屈折力を強めると、変倍に伴う収差変動が大きくなり、全変倍範囲にわたり良好なる光学性能を得るのが難しくなってくるという問題点がある。

【 0 0 1 1 】

又、ズームレンズにおいてリアフォーカス方式を採用すると、前述のごとくレンズ系全体が小型化され、又、迅速なるフォーカスが可能となり、さらに近接撮影が容易となる等の特徴が得られる。

20

【 0 0 1 2 】

しかしながら反面、フォーカスの際の収差変動が多くなり、無限遠物体から近距離物体に至る物体距離全般にわたり、レンズ系全体の小型化を図りつつ、高い光学性能を得るのが大変難しくなってくるという問題が生じてくる。

【 0 0 1 3 】

本発明は、リアフォーカス方式を採用し、レンズ系全体を小型化し、迅速なフォーカスを可能とし、かつ第 1 群がズーミング時固定でメカ機構が簡単で高変倍比にもかかわらず高い光学性能を有し、かつレンズの構成枚数が少ないズームレンズ及びそれを用いた光学機器の提供を目的とする。

30

【 0 0 1 4 】

この他本発明は、ズーム比が 1 0 倍程度と高変倍比にもかかわらず高い光学性能を有し、かつ F ナンバーが 1 . 6 と大口径比でありながら、レンズの構成枚数が少ないズームレンズ及びそれを用いた光学機器の提供を目的とする。

【 0 0 1 5 】

【課題を解決するための手段】

請求項 1 の発明のズームレンズは、物体側より順に、正の屈折力の第 1 群、負の屈折力の第 2 群、正の屈折力の第 3 群、正の屈折力の第 4 群より構成され、前記第 2 群を像面側に移動させて広角端から望遠端への変倍を行い、変倍に伴う像面変動を第 4 群を移動させて補正するズームレンズであって、前記第 2 群は、物体側より順に、物体側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズ、両レンズ面が凹面の負レンズ、両レンズ面が凸面の正レンズ、負レンズより成り、前記第 4 群は、物体側より順に、非球面を有する正レンズ、負レンズと正レンズの接合レンズより成り、前記非球面を有する正レンズの材質の屈折率を N_{a1} 、前記第 2 群の最も像面側の負レンズの像面側のレンズ面の曲率半径を R_{7r} 、広角端における全系の焦点距離を f_w としたとき、

40

$$1.7 < N_{a1} < 1.8$$

$$-50 < R_{7r} / f_w < -5$$

なる条件式を満足することを特徴としている。

【 0 0 1 6 】

請求項 2 の発明は請求項 1 の発明において、前記第 3 群は、物体側より順に、屈折力の

50

絶対値が像面側に比べて物体側のレンズ面の方が大きい正レンズ、像面側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズから成ることを特徴としている。

【 0 0 1 7 】

請求項 3 の発明のズームレンズは、物体側より順に、正の屈折力の第 1 群、負の屈折力の第 2 群、正の屈折力の第 3 群、正の屈折力の第 4 群より構成され、前記第 2 群を像面側に移動させて広角端から望遠端への変倍を行い、変倍に伴う像面変動を第 4 群を移動させて補正するズームレンズであって、前記第 2 群は、物体側より順に、物体側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズ、両レンズ面が凹面の負レンズ、両レンズ面が凸面の正レンズ、負レンズより成り、前記第 3 群は、物体側より順に、屈折力の絶対値が像面側に比べて物体側のレンズ面の方が大きい正レンズ、像面側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズより成り、前記第 4 群は、物体側より順に、正レンズ、負レンズと正レンズの接合レンズより成り、前記第 3 群と前記第 4 群はそれぞれ非球面を含み、前記第 2 群の最も像面側の負レンズの像面側のレンズ面の曲率半径を R_7r 、広角端における全系の焦点距離を f_w としたとき、

$$-50 < R_7r / f_w < -5$$

なる条件式を満足することを特徴としている。

【 0 0 1 8 】

請求項 4 の発明の光学機器は、請求項 1 から 3 のいずれか 1 項のズームレンズを有することを特徴としている。

【 0 0 2 1 】

以下、請求項 1 の発明と請求項 3 の発明を総称して「本発明」という。

【 0 0 2 2 】

【発明の実施の形態】

図 1 ~ 図 12 は本発明のリアフォーカス式を用いたズームレンズの実施形態における説明図である。

【 0 0 2 3 】

具体的には、図 1 は数値実施例 1 のズームレンズの要部断面図、図 2、図 3、図 4 は数値実施例 1 のズームレンズの広角端、中間、望遠端における収差図である。図 5 は数値実施例 2 のズームレンズの要部断面図、図 6、図 7、図 8 は数値実施例 2 のズームレンズの広角端、中間、望遠端における収差図である。図 9 は数値実施例 3 のズームレンズの要部断面図、図 10、図 11、図 12 は数値実施例 3 のズームレンズの広角端、中間、望遠端における収差図である。図 13 は数値実施例 4 のズームレンズの要部断面図、図 14、図 15、図 16 は数値実施例 4 のズームレンズの広角端、中間、望遠端における収差図である。

【 0 0 2 4 】

図 1、図 5、図 9、図 13 に示した各数値実施例のズームレンズのレンズ断面図において、L1 は正の屈折力の第 1 群（第 1 レンズ群）、L2 は負の屈折力の第 2 群（第 2 レンズ群）、L3 は正の屈折力の第 3 群（第 3 レンズ群）、L4 は正の屈折力の第 4 群（第 4 レンズ群）である。SP は開口絞りであり、第 3 群 L3 の前方に配置している。

【 0 0 2 5 】

G は色分解プリズムやフェイスプレートやフィルター等のガラスブロックである。IP は像面であり、CCD 等の撮像素子が配置されている。

【 0 0 2 6 】

本実施形態のズームレンズでは、広角端から望遠端への変倍に際して、矢印のように第 2 群を像面側へ移動させると共に、変倍に伴う像面変動を第 4 群を物体側に凸状の軌跡の一部を有しつつ移動させて補正している。

【 0 0 2 7 】

また、第 4 群を光軸上移動させてフォーカスを行うリアフォーカス式を採用している。同図に示す第 4 群の実線の曲線 4a と点線の曲線 4b は各々無限遠物体と近距離物体にフォーカスしているときの広角端から望遠端への変倍に伴う際の像面変動を補正するための移

動軌跡を示している。尚、第 1 群と第 3 群は変倍及びフォーカスの際固定である。

【 0 0 2 8 】

このように広角端から望遠端への変倍に際して第 4 群を物体側へ凸状の軌跡を有するように移動させることにより、第 3 群と第 4 群との空間の有効利用を図り、レンズ全長の短縮化を効果的に達成している。

【 0 0 2 9 】

本実施形態において、例えば望遠端において無限遠物体から近距離物体へフォーカスを行う場合は同図の直線 4 c に示すように第 4 群を前方へ繰り出すことにより行っている。

【 0 0 3 0 】

本実施形態のズームレンズは以上の構成を基本構成として大別して、第 1 発明と第 2 発明

10

【 0 0 3 1 】

そして前述の基本構成の基で第 1 発明は第 4 群が物体側より、非球面を有する正レンズ、負レンズと正レンズの接合レンズの 3 枚にて構成され、非球面を有する正レンズの材質の屈折率を N_{a1} とした時

$$1.7 < N_{a1} < 1.8 \quad \cdots (1)$$

の条件を満足することを特徴としている。

【 0 0 3 2 】

ここで条件式 (1) は第 4 群中の非球面を有する正レンズの材質の屈折率に関するもので、条件式 (1) の上限値を超えて、屈折率が高くなりすぎると、成型が難しく製造コスト

20

【 0 0 3 3 】

条件式 (1) の下限値を超えて屈折率が低くなりすぎると、望遠域においてコマ収差の補正が困難になってくるので良くない。

【 0 0 3 4 】

又、第 1 発明においては条件式 (1) の数値範囲を次の如く設定するのが収差補正上更に好ましい。

【 0 0 3 5 】

$$1.73 < N_{a1} < 1.75 \quad \cdots (1a)$$

又、第 2 発明は前記第 3 群が、物体側より順に、屈折力の絶対値が像面側に比べ物体側のレンズ面の方が大きい正レンズ、像面側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズの 2 枚にて構成され、第 4 群が物体側より、正レンズ、負レンズと正レンズの接合レンズの 3 枚にて構成され、第 3 群と第 4 群がそれぞれに少なくとも 1 面ずつの非球面を有する事を特徴としている。ここでレンズ面の屈折力とはレンズ面の曲率半径を R 、レンズ面の光入射側と光出射側の媒質の屈折率を各々 n 、 n' とするとき

30

$$= (n' - n) / R \text{ で求められる。}$$

【 0 0 3 6 】

第 1 発明と第 2 発明は以上のような構成をとることによりズーム比が 10 倍程度と高変倍比で、F ナンバー 1.6 と大口径比にもかかわらず、フォーカスの際の色収差や軸外収差の変動が少なく、無限遠物体から近距離物体に至る物体距離全般にわたり又、全変倍範囲

40

【 0 0 3 7 】

又、第 1 発明においては前記第 3 群は、物体側より順に、屈折力の絶対値が像面側に比べて物体側のレンズ面の方が大きい正レンズ、像面側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズの 2 枚にて構成されるのが収差補正上好ましい。

【 0 0 3 8 】

本実施形態のズームレンズでは以上説明したように各群を構成することにより、レンズ系全体を小型化し、迅速なフォーカスを可能とし、かつ第 1 群がズーミング時固定でメカ機構が簡単で、ズーム比が 10 倍と高変倍比にもかかわらず高い光学性能を有し、かつ F ナンバーが 1.6 と大口径比でありながら、レンズの構成枚数が少ないズームレンズを達成

50

している。

【 0 0 3 9 】

本発明の目的とするズームレンズは、以上の構成により達成されるが、更に次の構成要件のうち少なくとも 1 つ以上を満足させるのがレンズ系全体の小型化及び収差補正上、好ましい。

【 0 0 4 0 】

(ア - 1) 前記第 2 群は物体側より順に、物体側のレンズ面が凸面の負メニスカスレンズ、両レンズ面が凹面の負レンズ、両レンズ面が凸面の正レンズ、そして負レンズの 4 枚のレンズにて構成される事を特徴とすることである。

【 0 0 4 1 】

(ア - 2) 前記第 2 群中最も像側のレンズ面の負レンズの像側のレンズ面の曲率半径を、 $R7r$ 、広角端における全系の焦点距離を f_w としたとき

$$-50 < R7r / f_w < -5 \quad \dots (2)$$

の条件式を満足することを特徴とすることである。

【 0 0 4 2 】

条件式 (2) は、第 2 群の最も像面側の負レンズの像面側のレンズ面の曲率半径を広角端の焦点距離で正規化したもので、条件式 (2) の上限または下限を超えると、広角域におけるズームングに際しての諸収差の変動を補正するのが困難になってくる。

【 0 0 4 3 】

又、本発明において条件式 (2) の数値範囲を次の如く設定するのが収差補正上更に好ましい。

【 0 0 4 4 】

$$-35 < R7r / f_w < -10 \quad \dots (2a)$$

次に本発明のズームレンズを撮影光学系として用いたビデオカメラの実施形態を図 13 を用いて説明する。

【 0 0 4 5 】

図 13 において、10 はビデオカメラ本体、11 は本発明のズームレンズによって構成された撮影光学系、12 は撮影光学系 11 によって被写体像を受光する CCD 等の撮像素子、13 は撮像素子 12 が受光した被写体像を記録する記録手段、14 は不図示の表示素子に表示された被写体像を観察するためのファインダーである。上記表示素子は液晶パネル等によって構成され、撮像素子 12 上に形成された被写体像が表示される。15 は、前記ファインダーと同等の機能を有する液晶表示パネルである。

【 0 0 4 6 】

このように本発明のズームレンズをビデオカメラ等の光学機器に適用することにより、小型で高い光学性能を有する光学機器が実現できる。

【 0 0 4 7 】

以下に、本発明の数値実施例を記載する。

【 0 0 4 8 】

各数値実施例において R_i は物体側より順に第 i 番目の面の曲率半径、 D_i は物体側より順に第 i 番目の面と第 $(i + 1)$ 番目の面の間隔、 N_i と i は各々物体側より順に第 i 番目の光学部材のガラスの屈折率とアッペ数である。

【 0 0 4 9 】

非球面形状は、光軸方向に X 軸、光軸と垂直方向に H 軸、光の進行方向を正とし、 R を近軸曲率半径、各非球面係数を K, B, C, D, E としたとき、

【 0 0 5 0 】

【 数 1 】

$$X = \frac{(1/R)H^2}{1 + \sqrt{1 - (1 + K)(H/R)^2}} + BH^4 + CH^6 + DH^8 + EH^{10}$$

10

20

30

40

【 0 0 5 1 】

なる式で表している。また、例えば「 $e - Z$ 」の表示は「 10^{-Z} 」を意味する。

【 0 0 5 2 】

前述の各条件式と数値実施例における諸数値との関係を表 - 1 に示す。

【 0 0 5 3 】

【 外 1 】

数値実施例 1

$$f = 4.30 \sim 43.00 \quad F_{NO} = 1.65 \sim 2.10 \quad 2\omega = 48.8 \sim 6.8$$

R 1 = 44.598	D 1 = 1.10	N 1 = 1.846660	ν 1 = 23.9
R 2 = 24.328	D 2 = 5.82	N 2 = 1.487490	ν 2 = 70.2
R 3 = -250.930	D 3 = 0.20		
R 4 = 22.879	D 4 = 3.80	N 3 = 1.772499	ν 3 = 49.6
R 5 = 73.827	D 5 = 可変		
R 6 = 39.626	D 6 = 0.80	N 4 = 1.834000	ν 4 = 37.2
R 7 = 6.102	D 7 = 1.99		
R 8 = -17.891	D 8 = 0.70	N 5 = 1.882997	ν 5 = 40.8
R 9 = 17.891	D 9 = 1.80		
R10 = 18.645	D10 = 2.50	N 6 = 1.846660	ν 6 = 23.9
R11 = -18.645	D11 = 0.60	N 7 = 1.804000	ν 7 = 46.6
R12 = -117.349	D12 = 可変		
R13 = 絞り	D13 = 2.50		
* R14 = 15.023	D14 = 2.60	N 8 = 1.583126	ν 8 = 59.4
R15 = -37.872	D15 = 1.21		
R16 = -19.091	D16 = 0.90	N 9 = 1.846660	ν 9 = 23.9
R17 = -30.019	D17 = 可変		
R18 = 15.478	D18 = 2.70	N10 = 1.743300	ν 10 = 49.3
* R19 = -41.056	D19 = 0.37		
R20 = 27.442	D20 = 0.80	N11 = 1.846660	ν 11 = 23.9
R21 = 7.812	D21 = 3.50	N12 = 1.487490	ν 12 = 70.2
R22 = -66.543	D22 = 可変		
R23 = ∞	D23 = 3.51	N13 = 1.516330	ν 13 = 64.1
R24 = ∞			

10

20

30

＼焦点距離	4.30	11.29	43.00
可変間隔＼			
D 5	0.90	11.71	20.55
D12	21.07	10.26	1.41
D17	6.51	4.71	6.86
D22	2.80	4.60	2.45

非球面係数

14面 : $k=2.85089e-02$ $A=0$ $B=-5.02316e-05$ $C=-4.10693e-07$ $D=3.61914e-08$ $E=-6.57786e-10$

19面 : $k=-7.67177e+00$ $A=0$ $B=1.04197e-04$ $C=5.48563e-07$ $D=-4.94385e-08$ $E=9.73922e-10$

【 0 0 5 4 】

【 外 2 】

40

数值实施例 2

 $f = 4.27 \sim 43.00 \quad F \# = 1.65 \sim 2.04 \quad 2\omega = 49.1^\circ \sim 6.8^\circ$

R 1 = 46.262	D 1 = 1.10	N 1 = 1.846660	ν 1 = 23.9
R 2 = 24.782	D 2 = 5.80	N 2 = 1.487490	ν 2 = 70.2
R 3 = -213.176	D 3 = 0.20		
R 4 = 23.042	D 4 = 3.80	N 3 = 1.772499	ν 3 = 49.6
R 5 = 74.113	D 5 = 可変		
R 6 = 39.626	D 6 = 0.80	N 4 = 1.834000	ν 4 = 37.2
R 7 = 6.072	D 7 = 2.02		
R 8 = -16.916	D 8 = 0.70	N 5 = 1.882997	ν 5 = 40.8
R 9 = 16.916	D 9 = 1.40		
R10 = 17.358	D10 = 2.50	N 6 = 1.846660	ν 6 = 23.9
R11 = -17.358	D11 = 0.60	N 7 = 1.834807	ν 7 = 42.7
R12 = -66.715	D12 = 可変		
R13 = 絞り	D13 = 2.50		
* R14 = 15.110	D14 = 2.60	N 8 = 1.583126	ν 8 = 59.4
R15 = -44.193	D15 = 1.38		
R16 = -18.583	D16 = 0.90	N 9 = 1.846660	ν 9 = 23.9
R17 = -27.646	D17 = 可変		
R18 = 15.045	D18 = 2.70	N10 = 1.743300	ν 10 = 49.3
* R19 = -39.532	D19 = 0.31		
R20 = 27.410	D20 = 0.80	N11 = 1.846660	ν 11 = 23.9
R21 = 7.817	D21 = 3.50	N12 = 1.487490	ν 12 = 70.2
R22 = -69.304	D22 = 可変		
R23 = ∞	D23 = 3.51	N13 = 1.516330	ν 13 = 64.1
R24 = ∞			

10

20

可変間隔 \ 焦点距離	4.27	11.28	43.00
D 5	0.90	11.85	20.80
D12	21.26	10.31	1.35
D17	6.57	4.78	6.87
D22	2.80	4.59	2.50

30

非球面係数

14面: $k = -1.10157e-01 \quad A = 0 \quad B = -4.19118e-05 \quad C = -5.94689e-07 \quad D = 4.32418e-08 \quad E = -7.37995e-10$ 19面: $k = -9.35265e+00 \quad A = 0 \quad B = 1.05986e-04 \quad C = 3.17972e-07 \quad D = -3.77895e-08 \quad E = 7.34107e-10$

【 0 0 5 5 】

【 外 3 】

数值实施例 3

$$f = 4.25 \sim 43.00 \quad Fno = 1.65 \sim 2.02 \quad 2\omega = 49.2^\circ \sim 6.8^\circ$$

R 1 = 45.341	D 1 = 1.10	N 1 = 1.846660	ν 1 = 23.9
R 2 = 24.522	D 2 = 5.87	N 2 = 1.487490	ν 2 = 70.2
R 3 = -254.645	D 3 = 0.20		
R 4 = 23.085	D 4 = 3.70	N 3 = 1.772499	ν 3 = 49.6
R 5 = 76.545	D 5 = 可変		
R 6 = 39.626	D 6 = 0.80	N 4 = 1.834000	ν 4 = 37.2
R 7 = 6.263	D 7 = 2.02		
R 8 = -15.696	D 8 = 0.70	N 5 = 1.882997	ν 5 = 40.8
R 9 = 15.696	D 9 = 1.36		
R10 = 17.632	D10 = 2.50	N 6 = 1.846660	ν 6 = 23.9
R11 = -17.632	D11 = 0.60	N 7 = 1.804000	ν 7 = 46.6
R12 = -55.591	D12 = 可変		
R13 = 絞り	D13 = 2.50		
* R14 = 15.323	D14 = 2.60	N 8 = 1.583126	ν 8 = 59.4
R15 = -37.695	D15 = 1.40		
R16 = -16.590	D16 = 0.90	N 9 = 1.846660	ν 9 = 23.9
R17 = -25.045	D17 = 可変		
R18 = 15.271	D18 = 2.70	N10 = 1.743300	ν 10 = 49.3
* R19 = -38.647	D19 = 0.30		
R20 = 28.360	D20 = 0.80	N11 = 1.846660	ν 11 = 23.9
R21 = 8.128	D21 = 3.50	N12 = 1.487490	ν 12 = 70.2
R22 = -63.519	D22 = 可変		
R23 = ∞	D23 = 2.50	N13 = 1.516800	ν 13 = 64.2
R24 = ∞			

10

20

可変間隔 \ 焦点距離	4.25	11.22	43.00
D 5	0.90	11.86	20.83
D12	21.26	10.29	1.32
D17	6.67	4.89	7.00
D22	2.80	4.58	2.47

30

非球面係数

14面: $k=4.72485e-01$ $A=0$ $B=-5.24653e-05$ $C=-7.31144e-07$ $D=4.55803e-08$ $E=-7.75230e-10$

19面: $k=-1.87868e+01$ $A=0$ $B=8.94274e-05$ $C=1.02258e-07$ $D=-1.90484e-08$ $E=3.90197e-10$

【 0 0 5 6 】

【 表 1 】

40

表 1

条件式	数 值 実 施 例		
	1	2	3
(1) Na1	1.743	1.743	1.743
(2) R7r/fw	-27.3	-15.5	-13.1

50

【 0 0 5 7 】

数値実施例 1 ～ 3 において

第 1 群の構成は物体側より、負レンズと正レンズの接合レンズ、物体側が凸面の正メニスカスレンズの 3 枚構成である。

【 0 0 5 8 】

第 2 群の構成は、物体側より順に、物体側が凸面の負メニスカスレンズ、両レンズ面が凹面の負レンズ、両レンズ面が凸面の正レンズと像側が凸面の負レンズを接合した 4 枚のレンズにて構成されている。

【 0 0 5 9 】

第 3 群の構成は、物体側より順に、屈折力の絶対値が像面側に比べて物体側のレンズ面の方が大きい正レンズ、像面側が凸面の負メニスカスレンズの 2 枚にて構成されている。

10

【 0 0 6 0 】

第 3 群の物体側に絞りをも有し、第 3 群中の正レンズの物体側のレンズ面に非球面を有する。

【 0 0 6 1 】

第 4 群は物体側より、非球面を有する正レンズ、負レンズと正レンズの接合レンズの 3 枚にて構成されている。

【 0 0 6 2 】

【 発明の効果 】

本発明によれば、レンズ系全体を小型化し、迅速なフォーカスを可能とし、かつ第 1 群がズーム時固定でメカ機構が簡単で高変倍比にもかかわらず高い光学性能を有し、かつレンズの構成枚数が少ないズームレンズ及びそれを用いた光学機器を達成することができる。

20

【 0 0 6 3 】

この他本発明によれば、特に、ズーム比が 10 倍程度と高変倍比にもかかわらず高い光学性能を有し、かつ F ナンバーが 1.6 と大口径比でありながら、レンズの構成枚数が少ないズームレンズ及びそれを用いた光学機器を達成することができる。

【 図面の簡単な説明 】

【 図 1 】 数値実施例 1 のズームレンズのレンズ断面図である。

【 図 2 】 数値実施例 1 のズームレンズの広角端におけるの収差図である。

30

【 図 3 】 数値実施例 1 のズームレンズの中間ズーム位置における収差図である。

【 図 4 】 数値実施例 1 のズームレンズの望遠端における収差図である。

【 図 5 】 数値実施例 2 のズームレンズのレンズ断面図である。

【 図 6 】 数値実施例 2 のズームレンズの広角端におけるの収差図である。

【 図 7 】 数値実施例 2 のズームレンズの中間ズーム位置における収差図である。

【 図 8 】 数値実施例 2 のズームレンズの望遠端における収差図である。

【 図 9 】 数値実施例 3 のズームレンズのレンズ断面図である。

【 図 10 】 数値実施例 3 のズームレンズの広角端におけるの収差図である。

【 図 11 】 数値実施例 3 のズームレンズの中間ズーム位置における収差図である。

【 図 12 】 数値実施例 3 のズームレンズの望遠端における収差図である。

40

【 図 13 】 本発明の光学機器における要部概略図である。

【 符号の説明 】

L 1 第 1 群

L 2 第 2 群

L 3 第 3 群

L 4 第 4 群

S P 絞り

G ガラスブロック

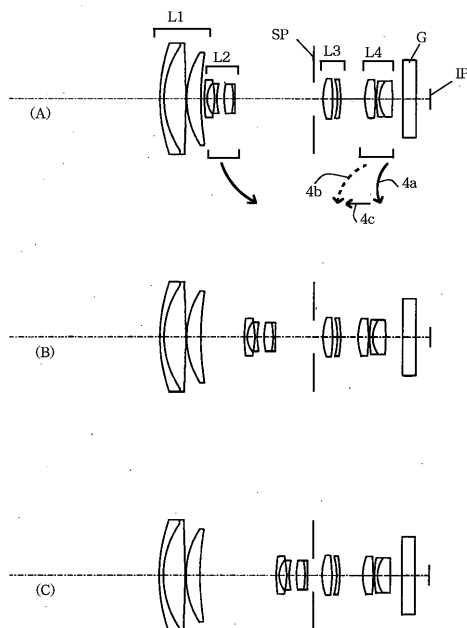
I P 像面

d d 線

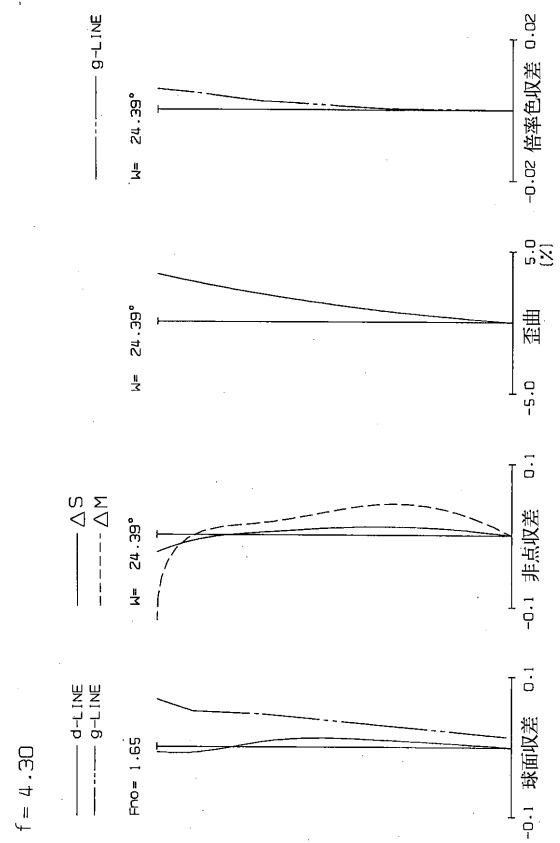
50

M メリディオナル像面
S サジタル像面

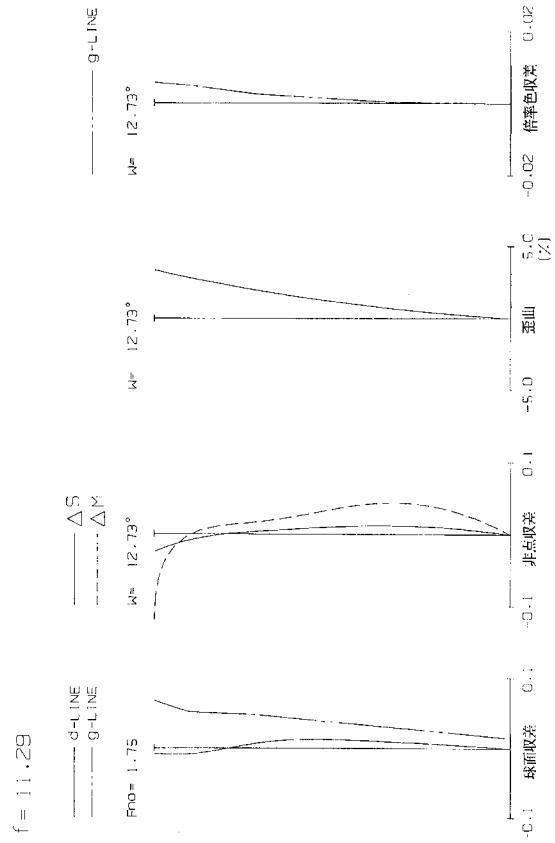
【図 1】



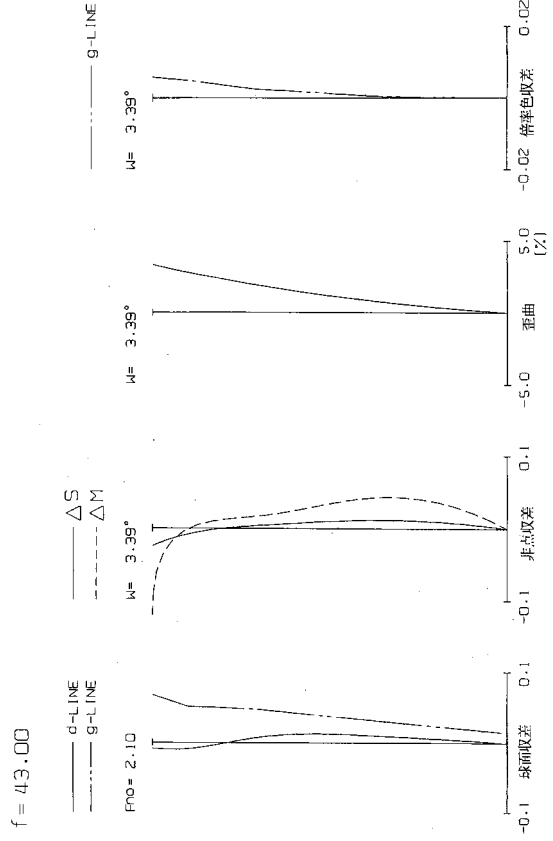
【図 2】



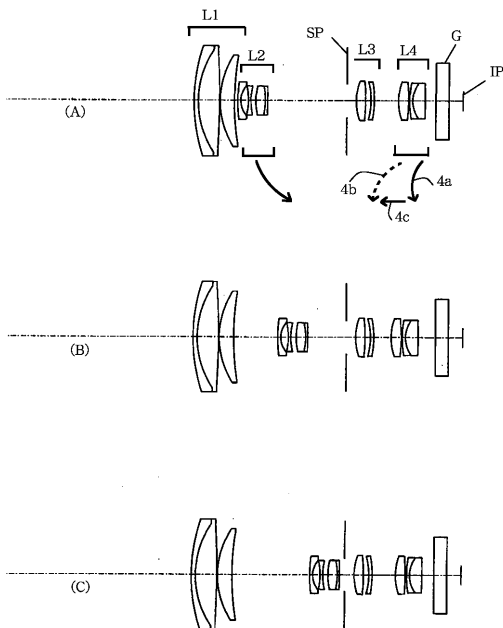
【図 3】



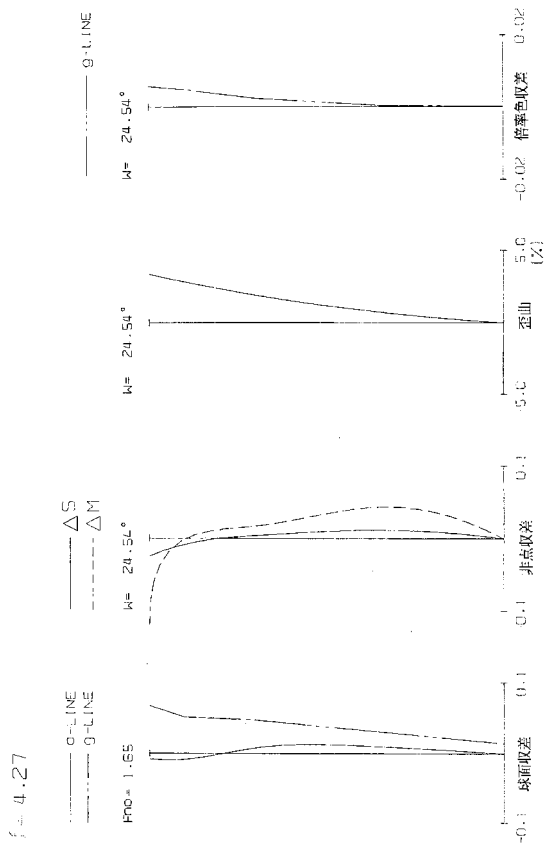
【図 4】



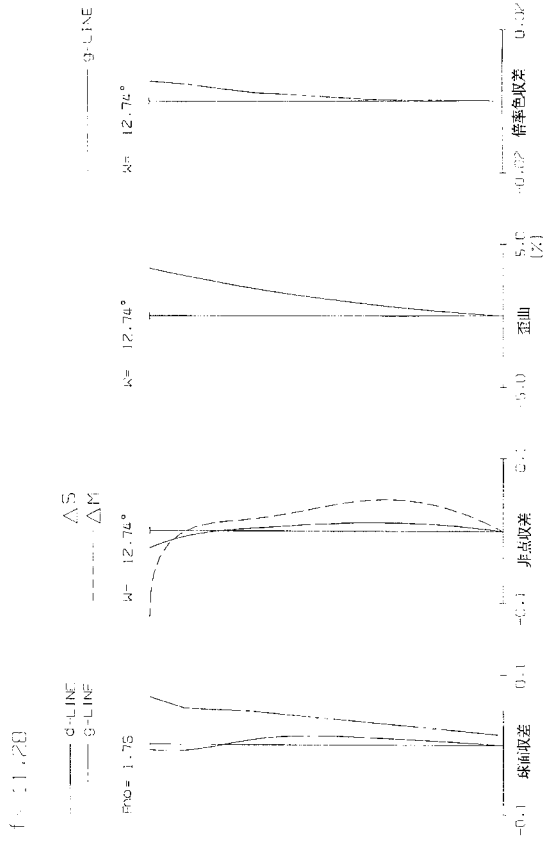
【図 5】



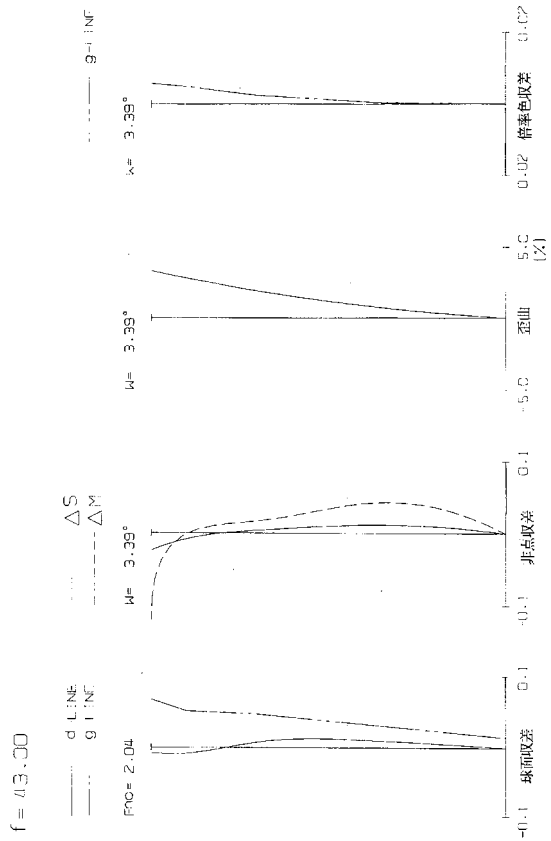
【図 6】



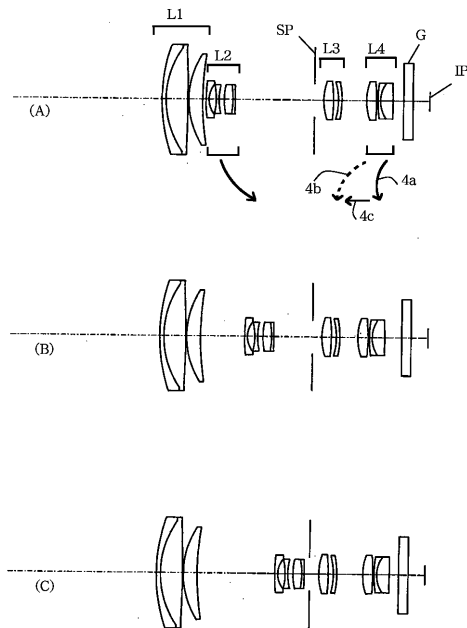
【図 7】



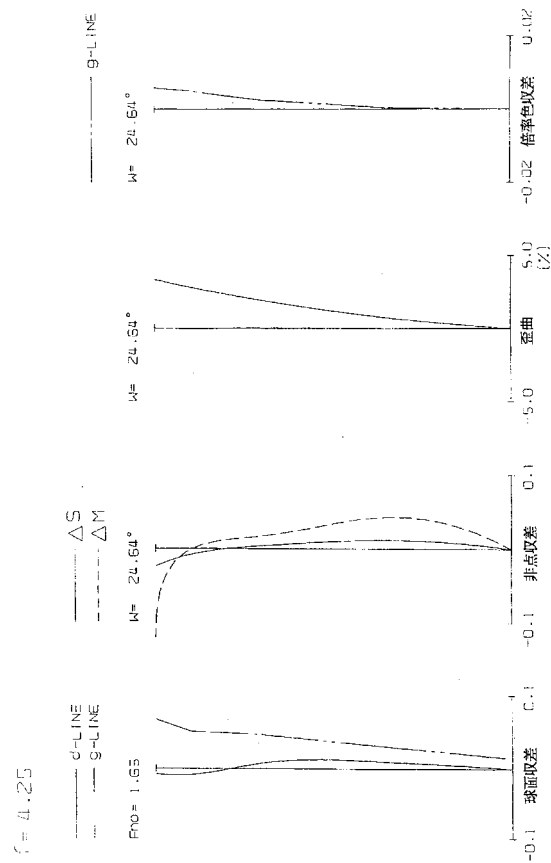
【図 8】



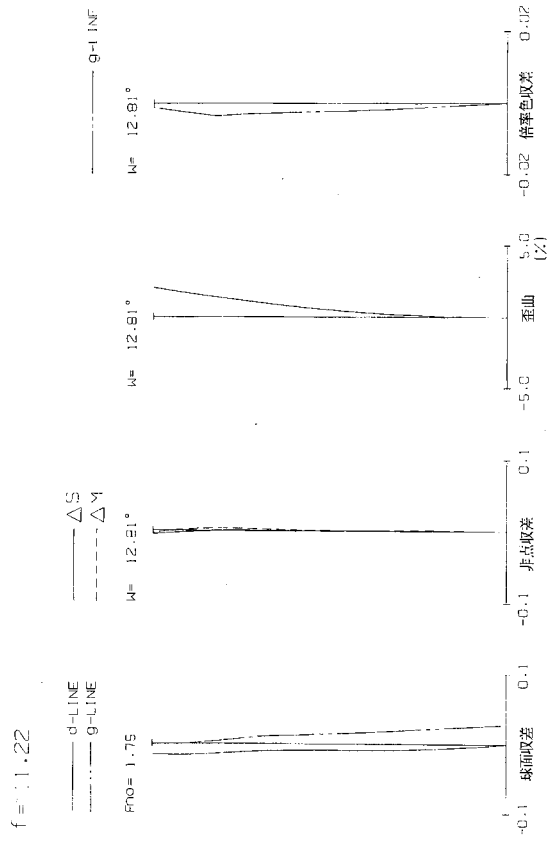
【図 9】



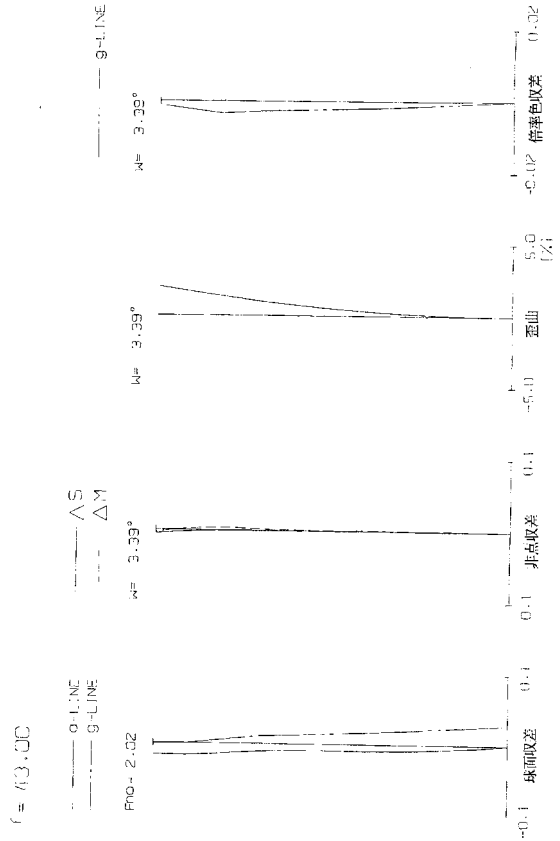
【図 10】



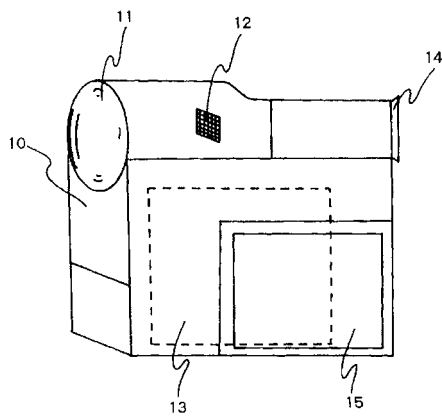
【図 1 1】



【図 1 2】



【図 1 3】



フロントページの続き

- (56)参考文献 特開 2 0 0 0 - 1 7 1 7 1 2 (J P , A)
特開平 6 - 2 6 5 7 8 6 (J P , A)
特開 2 0 0 0 - 1 2 1 9 4 0 (J P , A)
特開平 9 - 2 8 1 3 9 1 (J P , A)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)

G02B 9/00 - 17/08
G02B 21/02 - 21/04
G02B 25/00 - 25/04