

【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26年4月3日(2014.4.3)

【公開番号】特開2012-173857(P2012-173857A)

【公開日】平成24年9月10日(2012.9.10)

【年通号数】公開・登録公報2012-036

【出願番号】特願2011-33393(P2011-33393)

【国際特許分類】

G 06 F 3/038 (2013.01)

H 04 M 1/725 (2006.01)

G 06 F 3/033 (2013.01)

【F I】

G 06 F 3/038 3 1 0 Y

H 04 M 1/725

G 06 F 3/033 3 1 0 Y

【手続補正書】

【提出日】平成26年2月19日(2014.2.19)

【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】

自装置の筐体の動きを検出する動き検出部と、

前記検出された動きに基づき、該動きの特性を示すリズム情報を抽出する抽出部と、

操作者の手と前記筐体との接触分布に基づいて、右手で自装置が握られたか左手で自装置が握られたか判定する判定部と、

前記判定部による判定結果に基づき、前記抽出されたリズム情報を補正する補正部と、  
を備えることを特徴とする電子装置。

【請求項2】

画像を表示する表示部と、

前記判定部による判定結果に基づき、前記画像の表示方法を変更する表示制御部と、  
を更に備えることを特徴とする請求項1に記載の電子装置。

【請求項3】

前記接触分布に基づき、前記操作者の手が前記筐体の側面と接している接触面積を算出する接触面積算出部と、

前記判定部による判定結果と前記算出された接触面積とに基づき、右手で自装置が握られたときの接触面積と左手で自装置が握られた接触面積とを算出し、算出した各接触面積を比較することにより前記操作者の利き手を推定する利き手推定部と、  
を備えることを特徴とする請求項1または請求項2に記載の電子装置。

【請求項4】

前記操作者により自装置が触れられたときの圧力を検出する圧力検出部と、

前記判定部による判定結果と前記検出された圧力とに基づき、右手で自装置が握られたときの圧力と左手で自装置が握られた圧力を算出し、算出した各圧力を比較することにより前記操作者の利き手を推定する利き手推定部と、  
を備えることを特徴とする請求項1または請求項2に記載の電子装置。

【請求項5】

画像を表示する表示部と、

前記利き手推定部による推定結果に基づいて、前記操作者の利き手に応じた情報を前記表示部に表示する制御部と、

を備えることを特徴とする請求項 3 又は 4 に記載の電子装置。

**【請求項 6】**

前記制御部は、外部から入力される情報のうち前記操作者の利き手に応じた情報を抽出することを特徴とする請求項 5 に記載の電子装置。

**【請求項 7】**

前記判定部による判定結果に基づき、前記操作者が自装置に右手で接触した回数と左手で接触した回数をそれぞれ計数する計数部と、

前記右手で接触した回数と前記左手で接触した回数とを比較することにより、前記操作者が操作の際に良く使う手を推定する推定部と、

を備えることを特徴とする請求項 1 から請求項 6 のいずれか 1 項に記載の電子装置。

**【請求項 8】**

自装置の筐体の動きを検出する動き検出部を備える電子装置が実行する補正方法であつて、

前記検出された動きに基づき、該動きの特性を示すリズム情報を抽出する抽出手順と、  
操作者の手と前記筐体との接触分布に基づいて、右手で自装置が握られたか左手で自装置が握られたか判定する判定手順と、

前記判定手順による判定結果に基づき、前記抽出されたリズム情報を補正する補正手順と、

を有することを特徴とする補正方法。

**【請求項 9】**

自装置の筐体の動きを検出する動き検出部を備える電子装置のコンピュータに、  
前記検出された動きに基づき、該動きの特性を示すリズム情報を抽出する抽出ステップと、

操作者の手と前記筐体との接触分布に基づいて、右手で自装置が握られたか左手で自装置が握られたか判定する判定ステップと、

前記判定ステップによる判定結果に基づき、前記抽出されたリズム情報を補正する補正ステップと、

を実行させるためのプログラム。

**【手続補正 2】**

**【補正対象書類名】**明細書

**【補正対象項目名】**0 0 0 7

**【補正方法】**変更

**【補正の内容】**

**【0 0 0 7】**

上記の課題を解決するために、本発明の一態様である電子装置は、自装置の筐体の動きを検出する動き検出部と、前記検出された動きに基づき、該動きの特性を示すリズム情報を抽出する抽出部と、操作者の手と前記筐体との接触分布に基づいて、右手で自装置が握られたか左手で自装置が握られたか判定する判定部と、前記判定部による判定結果に基づき、前記抽出されたリズム情報を補正する補正部と、を備えることを特徴とする。

**【手続補正 3】**

**【補正対象書類名】**明細書

**【補正対象項目名】**0 0 0 8

**【補正方法】**変更

**【補正の内容】**

**【0 0 0 8】**

また、本発明の一態様である補正方法は、自装置の筐体の動きを検出する動き検出部と、を備える電子装置が実行する補正方法であつて、前記検出された動きに基づき、該動き

の特性を示すリズム情報を抽出する抽出手順と、操作者の手と前記筐体との接触分布に基づいて、右手で自装置が握られたか左手で自装置が握られたか判定する判定手順と、前記判定手順による判定結果に基づき、前記抽出されたリズム情報を補正する補正手順と、を有することを特徴とする。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0009】

また、本発明の一態様であるプログラムは、自装置の筐体の動きを検出する動き検出部を備える電子装置のコンピュータに、前記検出された動きに基づき、該動きの特性を示すリズム情報を抽出する抽出ステップと、操作者の手と前記筐体との接触分布に基づいて、右手で自装置が握られたか左手で自装置が握られたか判定する判定ステップと、前記判定ステップによる判定結果に基づき、前記抽出されたリズム情報を補正する補正ステップと、を実行させるためのプログラムである。