

【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 2 区分

【発行日】平成24年12月27日 (2012.12.27)

【公開番号】特開2011-133652(P2011-133652A)

【公開日】平成23年7月7日 (2011.7.7)

【年通号数】公開・登録公報2011-027

【出願番号】特願2009-292901(P2009-292901)

【国際特許分類】

G 0 9 G 3/30 (2006.01)

G 0 9 G 3/20 (2006.01)

H 0 1 L 51/50 (2006.01)

G 0 2 B 27/22 (2006.01)

H 0 4 N 5/70 (2006.01)

H 0 4 N 13/04 (2006.01)

【 F I 】

G 0 9 G 3/30 K

G 0 9 G 3/20 6 2 4 B

G 0 9 G 3/20 6 2 2 D

G 0 9 G 3/20 6 4 1 D

G 0 9 G 3/20 6 2 1 K

G 0 9 G 3/20 6 6 0 X

G 0 9 G 3/20 6 1 1 D

G 0 9 G 3/20 6 4 1 R

G 0 9 G 3/20 6 2 1 F

G 0 9 G 3/20 6 1 1 H

G 0 9 G 3/20 6 4 2 D

G 0 9 G 3/20 6 4 2 E

G 0 9 G 3/20 6 5 0 J

G 0 9 G 3/30 J

H 0 5 B 33/14 A

G 0 2 B 27/22

H 0 4 N 5/70 A

H 0 4 N 13/04

【手続補正書】

【提出日】平成24年11月9日 (2012.11.9)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 1 8 】

また、特許文献 1 に示す駆動方式のように、2 次元画像の表示時と 3 次元画像の表示と
 時で駆動方式を切り替える方法では、画像形式の違いを検出して駆動方法を切り替える機
 能構成が必要になる。更に、特許文献 1 に示す駆動方式では、2 次元画像用の駆動回路と
 、3 次元画像用の駆動回路の両方が必要である。従って、部品点数の増加に加え、回路レ
 イアウトが複雑になる問題がある。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】 0 0 5 4

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 0 5 4 】

また、電源制御線駆動部 3 9 は、発光期間のうち有機 E L 素子 O L E D を点灯制御する期間についてのみ駆動電源 V D D を供給するように動作する。この形態例の場合、電源制御線駆動部 3 9 による発光期間中の制御動作は、非発光期間時のスキャン速度よりも高速のスキャン速度で実行される。すなわち、第 1 のシフトクロック C K 1 よりも高速の第 2 のシフトクロック C K 2 を用いて実行される。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0 1 5 0

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 1 5 0 】

(D) 形態例 3

(D - 1) システム構成例

図 3 3 に、この形態例に係る有機 E L パネルモジュール 3 0 1 のシステム構成例を示す。なお、図 3 3 には、図 7 および図 3 0 との対応部分に同一符号を付して示す。

図 3 3 に示す有機 E L パネルモジュール 3 0 1 は、画素アレイ部 3 3 と、その駆動回路である信号線駆動部 3 5、書込制御線駆動部 3 7、電源制御線駆動部 3 0 3 及びタイミングジェネレータ 2 0 5 で構成される。