【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】令和3年8月5日(2021.8.5)

【公表番号】特表2020-520486(P2020-520486A)
【公表日】令和2年7月9日(2020.7.9)
【年通号数】公開・登録公報2020-027
【出願番号】特願2019-540448(P2019-540448)
【国際特許分類】
Ｇ０６Ｔ　5/00　(2006.01)
Ｇ０３Ｂ　15/00　(2021.01)
Ｂ６０Ｒ　1/00　(2006.01)
Ｈ０４Ｎ　5/357　(2011.01)
【ＦＩ】
Ｇ０６Ｔ　5/00　７３０
Ｇ０３Ｂ　15/00　Ｖ
Ｂ６０Ｒ　1/00　Ａ
Ｈ０４Ｎ　5/357　２００

【誤訳訂正書】
【提出日】令和3年6月17日(2021.6.17)
【誤訳訂正１】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００３５
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００３５】
即ち、推定された近似式８の妥当性を評価するために、画像の垂直方向に沿って、総輝度７の最大値の位置と割り出された散乱光修正された輝度９の位置とが、一定であるか否かを調べることができる。この確認が、肯定的な結果を出している間、即ち、画像の垂直方向の推移において最大値の位置が一定である限り、減算は過度ではないと考えることができる。
【誤訳訂正２】
【訂正対象書類名】特許請求の範囲
【訂正対象項目名】全文
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
車載カメラ（３）の画像から散乱光によって生成した明るい部分を算術的に除去するための方法であって、以下の方法ステップを包含していることを特徴とする方法：
－該車両（１）の車内乃至車外に配置されている車載カメラ（３）による車両（１）の周辺部（６）の撮影された画像を撮影するステップ、
プロセッサユニットによって、
－撮影された画像内における総輝度の推移（７）を割り出すステップ、但し、該総輝度は、車載カメラ（３）の画像撮影捕捉領域に到達し、撮影された画像に含まれる、望まれる光の望まれる輝度と散乱光の散乱光輝度を含み、
－散乱光輝度の下限の近似式（８）を推定するステップ、並びに、
－修正された輝度推移を生じさせるために、散乱光輝度の下限の推定された近似式（８）を総輝度の割り出された推移（７）から減算するステップ、

－修正された輝度推移に基づいて、修正された散乱光で変更された画像を生じさせるステップ、及び、
－散乱光修正されて変更された画像を提供するステップ。
【請求項２】
散乱光輝度の下限の近似式（８）が、ガウス分布を含んでいることを特徴とする請求項１に記載の方法。
【請求項３】
総輝度の推移（７）の割り出しを、それぞれ一行毎に、乃至、ブロック毎に、撮影された画像の画像領域全体にわたって実施することを含んでいることを特徴とする請求項１或いは２に記載の方法。
【請求項４】
散乱光輝度の下限の近似式（８）の推定が、撮影された画像にわたって領域毎に、補完することを含んでいること特徴とする請求項１～３のうち何れか一項に記載の方法。
【請求項５】
散乱光輝度の下限の近似式（８）を推定することが、総輝度（７）の割り出された推移の最大値の水平位置と、修正された輝度推移（９）の最大値とが、同一の水平位置で生じるか否かを調べることを含んでいること特徴とする請求項１～４のうち何れか一項に記載の方法。
【請求項６】
散乱光が、撮影された画像全体において同じ色であるか否かを確認することを更に含んでいることを特徴とする請求項１～５のうち何れか一項に記載の方法。
【請求項７】
撮影された画像が撮影された第一画像であり、撮影された第一画像の後に、車載カメラによって周辺部の撮影された第二画像を撮影すること、及び撮影された第二画像における撮影された第一画像から推定された散乱光輝度の下限の推移の近似式（８）をトラッキングすることを更に含んでいることを特徴とする請求項１～６のうち何れか一項に記載の方法。
【請求項８】
車載カメラの動きを説明するためにフィルタリングしながら、散乱光の原因となる太陽の位置を、撮影された第二画像において推定することを更に含んでいることを特徴とする請求項７に記載の方法。
【請求項９】
散乱光のヴィネット化を考慮することを更に含んでいることを特徴とする請求項１～８のうち何れか一項に記載の方法。
【請求項１０】
散乱光輝度の下限の近似式（８）を推定することによって、画像の垂直方向に沿った修正された輝度推移の大きなバラツキが少なくともその一部について除外されることを特徴とする請求項１～９のうち何れか一項に記載の方法。
【請求項１１】
車載カメラ（３）の画像から散乱光によって生成した明るい部分を算術的に除去するための装置（２）であって、更に、車載カメラ（３）と、プロセッサユニット（４）を包含している装置（２）であって、該車載カメラ（３）は、車両（１）の周辺部（６）の外部の撮影された画像を撮影する様に、車両（１）に配置され、構成されており、且つ、該プロセッサユニット（４）が、以下を実施できる様に構成されていることを特徴とする装置：
－撮影された画像内における総輝度の推移（７）を割り出す、但し、該総輝度は、車載カメラ（３）の画像撮影捕捉領域に到達し、撮影された画像に含まれる、望まれる光の望まれる輝度と散乱光の散乱光輝度を含んでおり、
－散乱光輝度の下限の近似式（８）を推定する、
－修正された輝度推移を生成するために、散乱光輝度の下限の推移の推定された近似式（

８）を総輝度の割り出された推移（７）から減算する、並びに、
－修正された散乱光で変更された画像を提供する。
【請求項１２】
変更された画像の提供が、変更された画像をディスプレー装置に表示することを含んでいることを特徴とする請求項１に記載の方法。
【請求項１３】
変更された画像の提供が、車両周辺部におけるオブジェクトを検出するために変更された画像を処理することを含んでいることを特徴とする請求項１に記載の方法。
【請求項１４】
当該方法によって除去される散乱光及び明るい部分が、車載カメラの散乱光シェードから散乱する太陽光によってのみ引き起こされることを特徴とする請求項１に記載の方法。