



SUOMI – FINLAND (FI)

PATENTTI- JA REKISTERIHALLITUS
PATENT- OCH REGISTERSTYRELSEN

[L] TIIVISTELMÄ - SAMMANDRAG

(11) (21) Patenttihakemus - Patentansökan

20115686

(51) Kv.lk. - Int.kl.

H04N 7/32 (2006.01)

H04N 7/24 (2011.01)

(22) Saapumispäivä - Ankomstdag

30.06.2011

(24) Tekemispäivä - Ingivningsdag

22.12.2009

(41) Tullut julkiseksi - Blivit offentlig

30.06.2011

(86) Kv. hakemus - Int. ansökan

PCT/US2009/069159

(32) (33) (31) Etuoikeus - Prioritet

31.12.2008 US 346979 P

(71) Hakija - Sökande

1 •Intel Corporation, 2200 Mission College Boulevard, CA 95052 SANTA CLARA, AMERIKAN YHDYSVALLAT, (US)

(72) Keksijä - Uppfinnare

1 •BUKIN, Dov, HAIFA, ISRAEL, (IL)

(74) Asiamies - Ombud

LEITZINGER OY, Tammasaarenkatu 1, 00180 Helsinki

(54) Keksinnön nimitys - Uppfinningens benämning

Liikkeen arviointitekniikat

Tekniker för rörelseuppskattning

(57) Tiivistelmä - Sammandrag

Keksinnön kohteena ovat tekniikat liikkeen arviointiin. Sovellukset voivat esimerkiksi määritellä virhemittojen alarajaarvot nykyisen kuvan lohkolle, missä kukin virhemitan alaraja- arvo vastaa etsintäpaikoista lähdekuvassa. Erottelukynnyksen perusteella etsintäpaikoista voidaan yksilöidä lukuisia paikkaehdokkaita. Täsmäävä paikka yksilöidään sitten aikkaehdokkaista. Täsmäävän paikan perusteella määritellään liikevektori.

Uppfinningen avser tekniker för rörelseestimering. Anpassningarna kan exempelvis bestämma värden för felmåttens nedre gräns för ett block i en aktuell bild, vari vart och ett av värdena för felmåttens nedre gräns motsvarar en sökningsposition i en referensbild. På basis av en separationströskel kan ett flertal kandidatpositioner identifieras bland sökningspositionerna. En matchande position identifieras sedan bland kandidatpositionerna. En rörelsevektor bestäms på basis av den matchande positionen.

