

【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25年1月17日(2013.1.17)

【公開番号】特開2011-70623(P2011-70623A)

【公開日】平成23年4月7日(2011.4.7)

【年通号数】公開・登録公報2011-014

【出願番号】特願2009-284807(P2009-284807)

【国際特許分類】

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

G 0 6 T 13/00 (2011.01)

G 0 6 T 13/80 (2011.01)

【F I】

G 0 6 T 1/00 3 4 0 A

G 0 6 T 13/00 B

【手続補正書】

【提出日】平成24年11月26日(2012.11.26)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 6 1】

従って、顔位置パラメータ算出部44は、図9Bに示すような関数、即ち、次の式(2)を演算することにより、画像全体の中心を原点とした座標系における顔領域の中心点の座標を、顔位置のパラメータとして算出する。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 6 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 6 7】

人種パラメータは、画像に表示されている顔の人種(例えば、白人や、黒人、黄色人種など)を表すパラメータである。例えば、属性判別部34は、画像に表示されている顔の属性を判別し、その顔の人種の度合いを数値化したスコアを出し、そのスコアに基づいて、人種パラメータが決定される。そして、三次元データ管理部51が、人種パラメータに従った人種のテクスチャおよび三次元データをレンダリング部53に供給することで、よりユーザの顔に近いアバタを表示することができる。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 7 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 7 6】

正規分布曲線 $f(x)$ は、フィルタ処理の対象となる状態推定結果値 u_f を中心とした過去の状態推定結果値の誤差分布を表している。正規分布曲線 $r(x)$ は、状態推定結果値 u_r を処理の対象としたときのフィルタ処理の出力値を、直前までのフィルタ処理の結果から予測した出力予測値 u_r を中心とした、その予測出力値 u_r の尤度分布を表している。正規分布曲線 $f(x)$ および正規分布曲線 $r(x)$ は、正規分布曲線 $f(x)$ の標準偏

差 u_f 、および正規分布曲線 r (\times) の標準偏差 r を用いて、次の式(4)により表される。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0228

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0228】

ステップS72の処理後、または、ステップS75で制御部72が加速度成分acc(t)を十分に蓄積していないと判定した場合、処理はステップS76に進む。ステップS76において、制御部72は、出力値 $u_p(t)$ として、供給された状態推定結果値 $u_f(t)$ をそのまま出力するとともに、出力値 $u_p(t)$ を予測部77および保持部78に供給する。即ち、この場合、状態推定結果値 u_f の信頼度を正確に評価することができないため、フィルタ処理部71において出力値 u_p の算出は行われない。ステップS76の処理後、フィルタ処理は終了し、次のフレームを対象とした処理が行われる。