

【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1区分

【発行日】平成21年7月9日(2009.7.9)

【公表番号】特表2005-522708(P2005-522708A)

【公表日】平成17年7月28日(2005.7.28)

【年通号数】公開・登録公報2005-029

【出願番号】特願2003-584999(P2003-584999)

【国際特許分類】

**G 0 1 S 5/22 (2006.01)**

【F I】

**G 0 1 S 5/22**

【誤訳訂正書】

【提出日】平成21年4月17日(2009.4.17)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 0 9

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 0 9】

3 D マウス：

3 D マウスは電磁気または超音波測位技術を使用して、3 D 空間内の位置を監視装置に示す。今日使用されているコードレスマウスは、ワイヤレス接続性のために Blue tooth (登録商標) ならびに同様の無線および IR 送信機を使用する。無線または IR はワイヤレス接続性、つまりシグナリングの問題に対処するだけである。測位は一般的にマウス自体内の移動トラッカを含み、それは光学に基づくことができる。単純な移動追跡は 2 D ソリューションを提供する。3 D ソリューションは、例えば次のいずれかを使用して生成することができる。

1) 音響：マウスは超音波および IR パルスを放射し、それはデスクトップ受信器によって受信される。飛行時間を測定することによって、三角測量を実行することができる。

2) IR センサ：マウスは IR パルスを放射し、その角度がデスクトップ受信器によって測定される。幾つかの角度センサが 3 次元三角測量を可能にし、こうして特別な位置が得られる。

【誤訳訂正2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 1 4 6

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 1 4 6】

信号は、間隔を置いて配置された二つまたは三つの別個の検出器 2 2 で検出されることが好ましい。検出器 2 2 の個数は、必要な座標数、つまりポインタの移動を追跡したい次元数に合わせて選択することが好ましい。基地局は好ましくはそれ自体が信号を使用してポインティング装置の座標を算出するのではなく、むしろ信号を多重化して単一のチャネルにまとめる。次いでチャネルはコンピューティング装置のアナログ入力 1 2 に送られる。コンピューティング装置は単に、そのアナログ入力で受け取った信号を逆多重化し、三角測量または類似物を実行して、座標をポインティング装置に割り当てるだけである。好適な実施形態では、各検出器がポインティング装置から同じ信号をピックアップする。しかし、検出器は異なる位置にあるので、位相差または時間の遅れまたは類似物が誘発され、したがって検出された信号間の差異から位置を算出することができる。

**【誤訳訂正3】****【訂正対象書類名】**明細書**【訂正対象項目名】**0164**【訂正方法】**変更**【訂正の内容】****【0164】****音響測位**

好適な実施形態は音響測位を利用する。音響測位の概念は、センサアレイに到達する異なる速度の二つの信号間の時間差を測定することである。時間差は、発生源までの距離の指標を与える。二つの異なるセンサを使用する場合、三角測量を使用して発生源の位置を確定することができる。三つの適切に配置されたセンサを使用する場合、三次元の位置を得ることができる。二つの信号は、好適な実施形態では音響信号と、IRまたは他の電磁信号である。

**【誤訳訂正4】****【訂正対象書類名】**明細書**【訂正対象項目名】**0165**【訂正方法】**変更**【訂正の内容】****【0165】**

海面における音波の速度は既知の値である。IRまたは他の電磁信号は光の速度で伝わり、そのようなポインティング装置の精度レベルを目的とした場合、瞬時として扱われる。IRおよびサウンド信号の協調放出が行なわれる。次いで、二つのセンサにおけるIR信号とサウンド信号の二つのバージョンの到着の間の遅延が測定される。二つの遅延は距離に変換され、該距離をマイクロホン間の既知の距離により三角測量して、二次元座標を得ることができる。第三のマイクロホンはサウンド信号の第三バージョンを受信することができ、そこから第三の遅延を使用して第三の座標を加えることができる。マイクロホンの適切な配置により、正確な三次元座標を得ることができる。

**【誤訳訂正5】****【訂正対象書類名】**明細書**【訂正対象項目名】**0211**【訂正方法】**変更**【訂正の内容】****【0211】**

対応する復号アルゴリズムは信号の異なる種類の情報部を処理するが、基礎を成す情報は実質的に同様の仕方で処理される。方向および距離の検知は立体視覚の背後にある原理に似ており、二つのセンサにおける角度が明らかになり、三角測量されて位置が得られる。それ以外に、従前の実施形態の復号アルゴリズムの場合と同じ問題、つまりシステムがアナログ入力およびコンピューティング装置のハードウェアを利用する場合、低サンプリングレートおよび低周波数が必要であるという問題が当てはまる。