

【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 7 年 4 月 2 日(2025.4.2)

【公開番号】特開 2025-41749(P2025-41749A)  
【公開日】令和 7 年 3 月 26 日(2025.3.26)  
【年通号数】公開公報(特許)2025-054  
【出願番号】特願 2024-223964(P2024-223964)  
【国際特許分類】

G 0 6 F 3/01(2006.01)

G 0 6 T 19/00(2011.01)

G 0 6 T 7/70(2017.01)

【F I】

G 0 6 F 3/01 5 1 0

G 0 6 T 19/00 6 0 0

G 0 6 T 7/70 A

【手続補正書】

【提出日】令和 7 年 3 月 19 日(2025.3.19)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

ユーザによって携行可能な電子システムであって、  
場面内の 1 つ以上の物理的オブジェクトの画像を捕捉するように構成される 1 つ以上の  
センサであって、前記画像は、第 1 の座標フレーム内にある、1 つ以上のセンサと、  
仮想コンテンツを前記場面内にレンダリングするためのコンピュータ実行可能命令を実  
行するように構成されるアプリケーションであって、前記アプリケーションは、前記仮想  
コンテンツの表示が、前記ユーザの頭部内の眼回転、および/または、前記 1 つ以上のセ  
ンサの相対的位置を変化させる前記携行可能な電子システムの変形から独立するように、  
前記第 1 の座標フレームと異なる第 2 の座標フレーム内に前記仮想コンテンツを表示する  
アプリケーションと、

前記仮想コンテンツを前記アプリケーションに提供するためのコンピュータ実行可能命  
令を実行するように構成される少なくとも 1 つのプロセッサであって、前記コンピュータ  
実行可能命令は、

前記場面内の前記 1 つ以上の物理的オブジェクトに少なくとも部分的に基づいて、前  
記仮想コンテンツのためのローカル座標フレームを決定することと、

前記ローカル座標フレーム内の前記仮想コンテンツの画像データを前記第 2 の座標フ  
レーム内の前記仮想コンテンツの画像データに変換することと

を行うための命令を備える、少なくとも 1 つのプロセッサと  
を備える、電子システム。

【請求項 2】

前記第 1 の座標フレームは、世界座標フレームであり、

前記世界座標フレームは、前記電子システムが前記画像を捕捉するために電源投入され  
るときの前記電子システムの第 1 の姿勢である、請求項 1 に記載の電子システム。

【請求項 3】

前記世界座標フレームは、重力に整合される、請求項 2 に記載の電子システム。

10

20

30

40

50

## 【請求項 4】

前記コンピュータ実行可能命令は、前記世界座標フレームを決定するように構成される世界フレーム決定ルーチンのための命令を備える、請求項 2 に記載の電子システム。

## 【請求項 5】

前記コンピュータ実行可能命令は、持続座標フレーム（PCF）を決定するように構成される持続フレーム決定ルーチンのための命令を備え、

前記世界フレーム決定ルーチンは、1 つ以上の持続姿勢を、前記世界座標フレームと関連付けられるが前記世界座標フレームとは異なる PCF に変換するように構成される、請求項 4 に記載の電子システム。

## 【請求項 6】

前記コンピュータ実行可能命令は、持続姿勢を出力するように構成される世界表面決定ルーチンのための命令を備え、

前記持続フレーム決定ルーチンは、前記世界表面決定ルーチンからの 1 つ以上の持続姿勢に基づいて、各 PCF を決定するように構成される、請求項 5 に記載の電子システム。

## 【請求項 7】

前記第 2 の座標フレームは、カメラ座標フレームであり、

前記カメラ座標フレームは、前記電子システムの寸法と、前記画像を捕捉するときの前記電子システムの前記 1 つ以上のセンサの 1 つ以上の姿勢とに少なくとも部分的に基づいて決定される、請求項 1 に記載の電子システム。

## 【請求項 8】

前記ローカル座標フレームは、前記仮想コンテンツを包囲するプリズムまたは境界ボックスの外側表面上の 1 つ以上のノードに少なくとも部分的に基づいて決定される、請求項 1 に記載の電子システム。

## 【請求項 9】

前記ローカル座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データを前記第 2 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データに変換することは、

前記ローカル座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データを前記第 1 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの画像データに変換することと、

前記第 1 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データを前記第 2 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データに変換することと

を含む、請求項 1 ～ 8 のいずれかに記載の電子システム。

## 【請求項 10】

前記第 1 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データを前記第 2 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データに変換することは、

前記第 1 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データを頭部座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データに変換することと、

前記頭部座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データを前記第 2 の座標フレーム内の前記仮想コンテンツの前記画像データに変換することと

を含む、

前記頭部座標フレームは、前記画像を捕捉するときの前記電子システムの前記 1 つ以上のセンサの 1 つ以上の姿勢に少なくとも部分的に基づいて決定される、請求項 9 に記載の電子システム。

## 【請求項 11】

前記コンピュータ実行可能命令は、

持続座標フレーム（PCF）を、前記 PCF が前記世界座標フレームとは異なるが前記世界座標フレームと関連付けられるように、前記場面内の前記 1 つ以上の物理的オブジェクトの前記捕捉された画像に少なくとも部分的に基づいて決定するための命令を備える、請求項 2 に記載の電子システム。

10

20

30

40

50