

【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 26 年 6 月 26 日 (2014.6.26)

【公開番号】特開 2011-248876 (P2011-248876A)

【公開日】平成 23 年 12 月 8 日 (2011.12.8)

【年通号数】公開・登録公報 2011-049

【出願番号】特願 2011-106382 (P2011-106382)

【国際特許分類】

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

【 F I 】

G 0 6 T 1/00 2 0 0 E

【手続補正書】

【提出日】平成 26 年 5 月 8 日 (2014.5.8)

【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】

画像を解釈する方法であって、

因子分解可能な上限を有する目的関数を最適化する、複数変数の構成を発見することを含み、因子分解可能とは、前記上限が、非相互作用パーツの和または非負の相互作用パーツの積の形式に操作処理される、または操作処理され得ることを意味するものであり、

前記発見が、構成候補として既知のエLEMENTの効率的な動的順序づけに依存する反復アルゴリズムを、優先待ち行列における上限スコアの降順で適用することによって行われ

、  
前記反復アルゴリズムは、

a . 優先待ち行列 (優先 Q) を確立することであって、候補の優先順位は上限 (候補) と共に上がることと、

b . カレント候補値を確立し、かつこれを ( 0 , 0 . . . , 0 ) に設定することと、

c . 最良候補値を確立し、かつこれを ( 0 , 0 . . . , 0 ) に設定することと、

d . 優先 Q に後続候補 (カレント) の全ELEMENTを挿入することであって、初期ELEMENT値 ( 0 , 0 . . . , 0 ) に後続候補関数を適用して後続候補を得るとともに、当該初期ELEMENT値の後続候補に再び前記後続候補関数を適用し、さらにこれにより得られた後続候補にも前記後続候補関数を適用して、全ての関連データを生成するような、後続候補関数が定められ、

e . 最良候補値が満足解であるか否かについて問合せを行うことと、

ステップ e が正しければ、最良候補を返すことと、

ステップ e が正しくなければ、( i ) 優先 Q の先頭における候補をカレント候補値へ割り付けかつこれを優先 Q から外し、( i i ) 優先 Q に後続候補 (カレント) の全ELEMENTを挿入し、かつこの後、( i i i ) 真のスコア (最良候補) > 真のスコア (カレント) であるかどうかを決定することであって、真のスコアは前記目的関数の実際の値であって、次に、

ステップ e の ( i i i ) が真であれば、ステップ e の開始へ戻ることと、

ステップ e の ( i i i ) が真でなければ、カレント候補値における値を包含するように最良候補を更新し、ステップ e の開始へ戻ることを含み、

当該方法は、少なくとも 1 つのプロセッサを用いたシステムにより行われる方法。

**【請求項 2】**

前記反復アルゴリズムは、実行中に、その時点で入手可能な最良の完全解を得るために中断されてもよい任意時間アルゴリズムである、請求項 1 に記載の方法。

**【請求項 3】**

前記反復アルゴリズムは、適切な基準に基づいて完了前に停止され、当該適切な基準は、限定されないが、カレントスコア及び前記上限の最大値としきい値との比較を含む、請求項 1 に記載の方法。

**【請求項 4】**

前記目的関数は第一項と第二項とを含み、前記第一項はオブジェクトまたはシーンの個々のパーツの特性を記述し、かつ前記第二項はこれらのパーツ間の関係及び／または制約を記述するものである、請求項 1 に記載の方法。

**【請求項 5】**

前記目的関数の第一項は、前記オブジェクトまたはシーンの個々のアピアランスモデルを明確に記述するものである、請求項 4 に記載の方法。

**【請求項 6】**

前記目的関数の第 2 項は、前記オブジェクトまたはシーンのパーツ間の空間的關係モデルを記述するものである、請求項 4 に記載の方法。

**【請求項 7】**

前記目的関数は星座モデルより与えられる、請求項 1 に記載の方法。

**【請求項 8】**

画像を解釈する方法であって、

因子分解可能な上限を有する目的関数を最適化する、複数変数の構成を発見することを含み、因子分解可能とは、前記上限が、非相互作用パーツの和または非負の相互作用パーツの積の形式へと操作処理される、または操作処理され得るものを意味するものであり、前記目的関数は、第一項及び第二項を含み、前記第一項はオブジェクトまたはシーンの個々のパーツの特性を記述し、かつ前記第二項はこれらのパーツ間の関係及び／または制約を記述するものであり且つオブジェクトまたはシーンの個々のパーツの空間的關係モデルを記述するものであり、前記空間的關係モデルは、2つのパート間の距離を含み、

前記発見が、構成候補として知られるエレメントの効率的な動的順序づけに依存する反復アルゴリズムを、優先待ち行列における上限スコアの降順で適用することによって行われ、

既に与えられたカテゴリのオブジェクトまたはそのようなオブジェクトの一部が画像中に存在するか否かを決定する目的で画像解釈を呼び出し、

当該方法が、少なくとも 1 つのプロセッサを用いたシステムにより行われる方法。