

【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5年7月26日(2023.7.26)

【公開番号】特開2022-168029(P2022-168029A)  
 【公開日】令和4年11月4日(2022.11.4)  
 【年通号数】公開公報(特許)2022-203  
 【出願番号】特願2022-141180(P2022-141180)  
 【国際特許分類】

G 0 6 T 1 9 / 0 0 ( 2 0 1 1 . 0 1 )

G 0 6 F 3 / 0 1 ( 2 0 0 6 . 0 1 )

【 F I 】

G 0 6 T 1 9 / 0 0 6 0 0

G 0 6 F 3 / 0 1 5 1 0

10

【手続補正書】

【提出日】令和5年7月14日(2023.7.14)

【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

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

方法であって、前記方法は、

世界座標系における仮想オブジェクトの第1の位置を決定することと、

前記仮想オブジェクトの第1の視点のビューを決定することであって、前記第1の視点のビューは、第1の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に少なくとも部分的に基づいている、ことと、

第1の時間において、前記第1の視点のビューにしたがって、第2の頭部ウェアラブルデバイスのディスプレイを介して前記世界座標系における前記第1の位置に前記仮想オブジェクトを提示することと、

30

前記第1の視点のビューにおける変化を示す入力を受信することと、

前記仮想オブジェクトの第2の視点のビューを決定することであって、前記第2の視点のビューは、前記第1の視点のビューにおける前記変化を示す前記入力に少なくとも部分的に基づいている、ことと、

前記第1の時間よりも後の第2の時間において、前記第2の視点のビューにしたがって、前記第2の頭部ウェアラブルデバイスの前記ディスプレイを介して前記世界座標系における前記第1の位置に前記仮想オブジェクトを提示することと

を含み、

40

前記第1の視点のビューは、前記第1の時間において前記第2の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に直接的に対応しておらず、

前記第2の視点のビューは、前記第2の時間において前記第2の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に直接的に対応していない、方法。

【請求項2】

前記第1の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、第1の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含み、

前記第2の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、前記第1の見かけのサイズとは異なる第2の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含む、請求項1に記載の方法。

50

## 【請求項 3】

前記第 1 の時間において前記第 1 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、第 1 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含み、前記第 2 の時間において前記第 2 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、前記第 1 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含む、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 4】

前記第 1 の時間における前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスから前記仮想オブジェクトまでの距離は、第 1 の距離であり、前記第 2 の時間における前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスから前記仮想オブジェクトまでの距離は、前記第 1 の距離とは異なる第 2 の距離である、請求項 3 に記載の方法。

10

## 【請求項 5】

前記第 1 の視点のビューは、前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスに対して前記第 1 の時間において塞がれる前記仮想オブジェクトの一部分のビューを含む、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 6】

前記入力は、前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスの前記ビューの軸における変化を含む、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 7】

前記入力は、前記世界座標系に対する前記仮想オブジェクトの操作を含む、請求項 1 に記載の方法。

20

## 【請求項 8】

1 つ以上のプロセッサを備えるシステムであって、前記 1 つ以上のプロセッサは、第 1 の頭部ウェアラブルデバイスと通信し、さらに、第 2 の頭部ウェアラブルデバイスと通信し、前記 1 つ以上のプロセッサは、方法を実行するように構成され、前記方法は、世界座標系における仮想オブジェクトの第 1 の位置を決定することと、前記仮想オブジェクトの第 1 の視点のビューを決定することであって、前記第 1 の視点のビューは、前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に少なくとも部分的に基づいている、ことと、

第 1 の時間において、前記第 1 の視点のビューにしたがって、前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスのディスプレイを介して前記世界座標系における前記第 1 の位置に前記仮想オブジェクトを提示することと、

30

前記第 1 の視点のビューにおける変化を示す入力を受信することと、

前記仮想オブジェクトの第 2 の視点のビューを決定することであって、前記第 2 の視点のビューは、前記第 1 の視点のビューにおける前記変化を示す前記入力に少なくとも部分的に基づいている、ことと、

前記第 1 の時間よりも後の第 2 の時間において、前記第 2 の視点のビューにしたがって、前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスの前記ディスプレイを介して前記世界座標系における前記第 1 の位置に前記仮想オブジェクトを提示すること

を含み、

40

前記第 1 の視点のビューは、前記第 1 の時間において前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に直接的に対応しておらず、

前記第 2 の視点のビューは、前記第 2 の時間において前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に直接的に対応していない、システム。

## 【請求項 9】

前記第 1 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、第 1 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含み、

前記第 2 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、前記第 1 の見かけのサイズとは異なる第 2 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含む、請求項 8 に記載のシステム。

50

## 【請求項 10】

前記第 1 の時間において前記第 1 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、第 1 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含み、  
前記第 2 の時間において前記第 2 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、前記第 1 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含む、請求項 8 に記載のシステム。

## 【請求項 11】

前記第 1 の時間における前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスから前記仮想オブジェクトまでの距離は、第 1 の距離であり、前記第 2 の時間における前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスから前記仮想オブジェクトまでの距離は、前記第 1 の距離とは異なる第 2 の距離である、請求項 10 に記載のシステム。

10

## 【請求項 12】

前記第 1 の視点のビューは、前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスに対して前記第 1 の時間において塞がれる前記仮想オブジェクトの一部分のビューを含む、請求項 8 に記載のシステム。

## 【請求項 13】

前記入力は、前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスの前記ビューの軸における変化を含む、請求項 8 に記載のシステム。

## 【請求項 14】

前記入力は、前記世界座標系に対する前記仮想オブジェクトの操作を含む、請求項 8 に記載のシステム。

20

## 【請求項 15】

命令を記憶している非一過性のコンピュータ読み取り可能な媒体であって、前記命令は、1 つ以上のプロセッサによって実行されると、前記 1 つ以上のプロセッサに方法を実行させ、前記方法は、

世界座標系における仮想オブジェクトの第 1 の位置を決定することと、

前記仮想オブジェクトの第 1 の視点のビューを決定することであって、前記第 1 の視点のビューは、第 1 の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に少なくとも部分的に基づいている、ことと、

第 1 の時間において、前記第 1 の視点のビューにしたがって、第 2 の頭部ウェアラブルデバイスのディスプレイを介して前記世界座標系における前記第 1 の位置に前記仮想オブジェクトを提示することと、

30

前記第 1 の視点のビューにおける変化を示す入力を受信することと、

前記仮想オブジェクトの第 2 の視点のビューを決定することであって、前記第 2 の視点のビューは、前記第 1 の視点のビューにおける前記変化を示す前記入力に少なくとも部分的に基づいている、ことと、

前記第 1 の時間よりも後の第 2 の時間において、前記第 2 の視点のビューにしたがって、前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスの前記ディスプレイを介して前記世界座標系における前記第 1 の位置に前記仮想オブジェクトを提示することと

を含み、

40

前記第 1 の視点のビューは、前記第 1 の時間において前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に直接的に対応しておらず、

前記第 2 の視点のビューは、前記第 2 の時間において前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスのビューの軸に直接的に対応していない、非一過性のコンピュータ読み取り可能な媒体。

## 【請求項 16】

前記第 1 の時間において前記第 1 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、第 1 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含み、

前記第 2 の時間において前記第 2 の視点のビューにしたがって前記仮想オブジェクトを提示することは、前記第 1 の見かけのサイズで前記仮想オブジェクトを提示することを含

50

む、請求項 1 5 に記載の非一過性のコンピュータ読み取り可能な媒体。

**【請求項 1 7】**

前記第 1 の時間における前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスから前記仮想オブジェクトまでの距離は、第 1 の距離であり、前記第 2 の時間における前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスから前記仮想オブジェクトまでの距離は、前記第 1 の距離とは異なる第 2 の距離である、請求項 1 6 に記載の非一過性のコンピュータ読み取り可能な媒体。

**【請求項 1 8】**

前記第 1 の視点のビューは、前記第 2 の頭部ウェアラブルデバイスに対して前記第 1 の時間において塞がれる前記仮想オブジェクトの一部分のビューを含む、請求項 1 5 に記載の非一過性のコンピュータ読み取り可能な媒体。

10

**【請求項 1 9】**

前記入力は、前記第 1 の頭部ウェアラブルデバイスの前記ビューの軸における変化を含む、請求項 1 5 に記載の非一過性のコンピュータ読み取り可能な媒体。

**【請求項 2 0】**

前記入力は、前記世界座標系に対する前記仮想オブジェクトの操作を含む、請求項 1 5 に記載の非一過性のコンピュータ読み取り可能な媒体。

20

30

40

50