

【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26年1月23日(2014.1.23)

【公表番号】特表2013-519089(P2013-519089A)
 【公表日】平成25年5月23日(2013.5.23)
 【年通号数】公開・登録公報2013-026
 【出願番号】特願2012-551984(P2012-551984)
 【国際特許分類】

G 0 1 B 11/24 (2006.01)

G 0 1 C 3/06 (2006.01)

G 0 6 T 17/00 (2006.01)

【F I】

G 0 1 B 11/24 K

G 0 1 C 3/06 1 4 0

G 0 6 T 17/00

【手続補正書】

【提出日】平成25年11月26日(2013.11.26)

【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】

異なるデブスカメラが、それぞれ、接続される奥行き画像コンシューマーに、使用可能な奥行き画像を提供することを可能にする互換性システムであって、

奥行き画像コンシューマーに接続されたデブスカメラから、前記奥行き画像コンシューマーによって使用可能でない固有の奥行き画像を受信するキャプチャーモジュールと、

前記固有の奥行き画像を、前記固有の奥行き画像に対して減少又は修正されたコンテンツの仮想的な奥行き画像に変換する仮想化モジュールであって、前記仮想的な奥行き画像は前記奥行き画像コンシューマーによって使用可能である、仮想化モジュールと、

前記奥行き画像コンシューマーに前記仮想的な奥行き画像を出力する出力モジュールとを具備する互換性システム。

【請求項2】

サポートされる仮想デブスカメラパラメーターの指示を前記奥行き画像コンシューマーから受信するように構成される初期化モジュールをさらに具備する請求項1に記載のシステム。

【請求項3】

前記サポートされる仮想デブスカメラパラメーターの指示は仮想デブスカメラの視覚角錐を指定し、前記仮想的な奥行き画像は前記仮想デブスカメラの出力として構成される請求項2に記載のシステム。

【請求項4】

前記サポートされる仮想デブスカメラパラメーターの指示は仮想デブスカメラの解像度を指定し、前記仮想的な奥行き画像は前記仮想デブスカメラの出力として構成される請求項2に記載のシステム。

【請求項5】

前記サポートされる仮想デブスカメラパラメーターの指示はデブスカメラのモデルを指定し、前記仮想的な奥行き画像は前記デブスカメラのモデルの出力をエミュレートする請

求項 2 に記載のシステム。

【請求項 6】

前記デブスカメラに、前記奥行き画像コンシューマーとの互換性を目指させることを容易にする目標命令を生成するように構成される初期化モジュールをさらに具備する請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 7】

前記初期化モジュールは前記デブスカメラに前記目標命令を送信するようにさらに構成される請求項 6 に記載のシステム。

【請求項 8】

前記減少又は修正されたコンテンツはより狭い又はより縮小された視野を含む請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記減少又は修正されたコンテンツはより低い解像度を含む請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記キャプチャーモジュール、前記仮想化モジュール、及び前記出力モジュールは、アプリケーションプログラミングインターフェースの一部として実施される請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 11】

異なるデブスカメラが、それぞれ、接続された奥行き画像コンシューマーに、使用可能な奥行き画像を提供することを可能にする方法であって、

奥行き画像コンシューマーに接続された飛行時間型デブスカメラから固有の奥行き画像を受信するステップであって、前記奥行き画像コンシューマーは構造化された光のデブスカメラとともに使用するように構成され、前記固有の奥行き画像は前記奥行き画像コンシューマーによって使用可能でない、ステップと、

前記固有の奥行き画像を、前記固有の奥行き画像に対して減少又は修正されたコンテンツの仮想的な奥行き画像に変換するステップであって、前記仮想的な奥行き画像は前記奥行き画像コンシューマーによって使用可能である、ステップと、

前記奥行き画像コンシューマーに前記仮想的な奥行き画像を出力するステップとを含む方法。

【請求項 12】

仮想デブスカメラの視覚角錐を指定するサポートされる仮想デブスカメラパラメーターの指示を受信するステップをさらに含む請求項 11 に記載の方法。

【請求項 13】

仮想デブスカメラの解像度を指定するサポートされる仮想デブスカメラパラメーターの指示を受信するステップをさらに含む請求項 11 に記載の方法。

【請求項 14】

デブスカメラのモデルを指定するサポートされる仮想デブスカメラパラメーターの指示を受信するステップをさらに含み、前記固有の奥行き画像を前記仮想的な奥行き画像に変換するステップは、前記デブスカメラのモデルの出力をエミュレートするステップを含む請求項 11 に記載の方法