

【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 6 年 11 月 5 日(2024.11.5)

【公開番号】特開 2024-147553(P2024-147553A)
【公開日】令和 6 年 10 月 16 日(2024.10.16)
【年通号数】公開公報(特許)2024-193
【出願番号】特願 2024-98003(P2024-98003)
【国際特許分類】

G 0 6 F 3/01(2006.01)

10

G 0 6 T 7/00(2017.01)

G 0 6 N 3/0464(2023.01)

G 0 6 N 3/08(2023.01)

F 4 1 A 33/00(2006.01)

F 4 1 G 1/46(2006.01)

【F I】

G 0 6 F 3/01 5 1 0

G 0 6 T 7/00 3 5 0 C

G 0 6 N 3/0464

G 0 6 N 3/08

F 4 1 A 33/00

F 4 1 G 1/46

20

【手続補正書】

【提出日】令和 6 年 10 月 25 日(2024.10.25)

【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】

30

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

複合現実システムのための方法であって、

前記複合現実システムのカメラを介して、ユーザの視野についてのデータを捕捉することと、

前記複合現実システムと通信しているハンドヘルドデバイスから、前記ハンドヘルドデバイスのセンサによって検出された前記ハンドヘルドデバイスの配向についてのデータを受信することと、

前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを遠隔サーバに伝送することにより、前記遠隔サーバが前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データに基づいてニューラルネットワークを訓練するようにする、ことと、

40

前記複合現実システムにおいて、前記遠隔サーバから、訓練されたニューラルネットワークを受信することと、

前記訓練されたニューラルネットワークを介して、前記ユーザの視野内のオブジェクトを標的として識別することと

を含む、方法。

【請求項 2】

前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを前記遠隔サーバに伝送することは、前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向につ

50

いての前記データを中間中継器に伝送することを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記中間中継器は、ドローンネットワークを備える、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記中間中継器は、モバイルネットワークデバイスを備える、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 5】

前記複合現実システムは、第 1 の頭部装着型デバイスを備え、前記中間中継器は、第 2 の頭部装着型デバイスを備える、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 6】

前記中間中継器は、セルラータワーを備える、請求項 2 に記載の方法。

10

【請求項 7】

システムであって、
複合現実システムのカメラと、
ハンドヘルドデバイスのセンサであって、前記ハンドヘルドデバイスは、前記複合現実システムと通信するように構成される、センサと、

遠隔サーバと、
方法を行うように構成される 1 つ以上のプロセッサと
を備え、

前記方法は、

前記カメラを介して、ユーザの視野についてのデータを捕捉することと、
前記ハンドヘルドデバイスから、前記センサによって検出された前記ハンドヘルドデバイスの配向についてのデータを受信することと、

20

前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを前記遠隔サーバに伝送することであって、前記遠隔サーバは、前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データに基づいてニューラルネットワークを訓練するように構成される、ことと、

前記複合現実システムにおいて、前記遠隔サーバから、訓練されたニューラルネットワークを受信することと、

前記訓練されたニューラルネットワークを介して、前記ユーザの視野内のオブジェクトを標的として識別することと

30

を含む、システム。

【請求項 8】

前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを前記遠隔サーバに伝送することは、前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを中間中継器に伝送することを含む、請求項 7 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記中間中継器は、ドローンネットワークを備える、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記中間中継器は、モバイルネットワークデバイスを備える、請求項 8 に記載のシステム。

40

【請求項 11】

前記複合現実システムは、第 1 の頭部装着型デバイスを備え、前記中間中継器は、第 2 の頭部装着型デバイスを備える、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 12】

前記中間中継器は、セルラータワーを備える、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 13】

非一過性コンピュータ可読媒体であって、前記非一過性コンピュータ可読媒体は、命令を記憶しており、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、方法を行わせ、前記方法は、

複合現実システムのカメラを介して、ユーザの視野についてのデータを捕捉することと、

50

前記複合現実システムと通信しているハンドヘルドデバイスから、前記ハンドヘルドデバイスのセンサによって検出された前記ハンドヘルドデバイスの配向についてのデータを受信することと、

前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを遠隔サーバに伝送することにより、前記遠隔サーバが前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データに基づいてニューラルネットワークを訓練するようにする、ことと、

前記複合現実システムにおいて、前記遠隔サーバから、訓練されたニューラルネットワークを受信することと、

前記訓練されたニューラルネットワークを介して、前記ユーザの視野内のオブジェクトを標的として識別することと

10

を含む、非一過性コンピュータ可読媒体。

【請求項 1 4】

前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを前記遠隔サーバに伝送することは、前記ユーザの視野についての前記データおよび前記配向についての前記データを中間中継器に伝送することを含む、請求項 1 3 に記載の非一過性コンピュータ可読媒体。

【請求項 1 5】

前記中間中継器は、ドローンネットワークを備える、請求項 1 4 に記載の非一過性コンピュータ可読媒体。

20

【請求項 1 6】

前記中間中継器は、モバイルネットワークデバイスを備える、請求項 1 4 に記載の非一過性コンピュータ可読媒体。

【請求項 1 7】

前記複合現実システムは、第 1 の頭部装着型デバイスを備え、前記中間中継器は、第 2 の頭部装着型デバイスを備える、請求項 1 4 に記載の非一過性コンピュータ可読媒体。

【請求項 1 8】

前記中間中継器は、セルラータワーを備える、請求項 1 4 に記載の非一過性コンピュータ可読媒体。

30

40

50