

【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7部門第3区分

【発行日】平成24年5月10日(2012.5.10)

【公表番号】特表2009-536499(P2009-536499A)

【公表日】平成21年10月8日(2009.10.8)

【年通号数】公開・登録公報2009-040

【出願番号】特願2009-509539(P2009-509539)

【国際特許分類】

H 04 N 13/04 (2006.01)

【F I】

H 04 N 13/04

【誤訳訂正書】

【提出日】平成24年3月15日(2012.3.15)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0040

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0040】

特徴点がひとたび追跡されると、それぞれ追跡された特徴について視差情報が計算される。視差は、水平方向における、画像I₁及びI₂における画素の位置の間の差として計算される。視差は、カメラのキャリブレーションパラメータに関連するスケーリングファクタにより深さに逆比例される。ステップ216で、カメラのキャリブレーションパラメータが取得され、深さマップジェネレータ122により、2つの画像間のオブジェクト又はシーンの深さマップを生成するために利用される。カメラパラメータは、限定するものではないが、カメラの焦点距離、2つのカメラショット間の距離を含む。カメラパラメータは、ユーザインタフェース112を介してシステム100に手動で入力されるか、又は、カメラのキャリブレーションアルゴリズムから推定される。カメラパラメータを使用して、深さは、特徴点で予測される。結果的に得られる深さマップは、検出された特徴でのみ深さの値をもつまばらである(sparse)。深さマップは、空間における表面を数学的に表すための値の2次元アレイであり、この場合、アレイの行及び列は、表面のx及びy位置に対応し、アレイエレメントは、所与のポイント又はカメラ位置から表面への深さ又は距離の測定値である。深さマップは、オブジェクトのグレイスケールの画像として見ることができ、深さ情報は、オブジェクトの表面のそれぞれのポイントで、強度情報又は画素を置き換える。したがって、表面のポイントは、3Dグラフィカルな構築の技術での画素とも呼ばれ、2つの用語は、この開示で交換可能に使用される。視差情報はスケーリングファクタで乗じられる深さに逆比例するので、大部分の用途にとって3Dシーンのモデルを構築するために直接に使用することができる。これにより、カメラパラメータの計算が不要となるので、計算が簡略化される。