

【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2月13日(2014.2.13)

【公表番号】特表2013-515307(P2013-515307A)

【公表日】平成25年5月2日(2013.5.2)

【年通号数】公開・登録公報2013-021

【出願番号】特願2012-545273(P2012-545273)

【国際特許分類】

G 06 T 15/80 (2011.01)

【F I】

G 06 T 15/80

【手続補正書】

【提出日】平成25年12月20日(2013.12.20)

【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】

現実環境の照明情報を表す環境マップを生成する方法であって、

デジタル光学式取得デバイスから前記現実環境の部分照明情報を表す、複数のピクセルを含む画像をリアルタイムで取得するステップと、

前記画像の前記ピクセルの少なくとも一部の外挿によって前記環境マップを推定するステップであって、前記外挿は、前記画像の前記ピクセルの平均値に相当する第1の値を、前記環境マップの少なくとも第1の部分に対して適用することを含む、ステップと、

を含む、前記方法。

【請求項2】

前記環境マップを拡散フィルタリングするステップを含む、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記環境マップをグロッシーフィルタリングするステップを含む、請求項1又は2に記載の方法。

【請求項4】

前記外挿は、前記画像の境界に属するピクセルの値を、前記環境マップの少なくとも第2の部分に及ぼすステップを含む、請求項1から3のうちのいずれか1項に記載の方法。

【請求項5】

前記第1の値の前記適用は、前記環境マップの前記少なくとも第1の部分に依拠する重み係数により重み付けされる、請求項1から4のうちのいずれか1項に記載の方法。

【請求項6】

前記取得デバイスは、しきい値よりも長い焦点距離を有する、請求項1から5のうちのいずれか1項に記載の方法。

【請求項7】

前記環境マップが角度マップによって表される、請求項1から6のうちのいずれか1項に記載の方法。

【請求項8】

現実環境の照明情報を表す環境マップを生成するように構成された装置であって、

デジタル光学式取得デバイスから前記現実環境の部分照明情報を表す、複数のピクセルを含む画像をリアルタイムで取得する手段と、

前記画像の前記ピクセルの少なくとも一部の外挿によって前記環境マップを推定する手段であって、前記外挿は、前記画像の前記ピクセルの平均値に相当する第1の値を、前記環境マップの少なくとも第1の部分に対して適用することを含む、手段と、
を備える、前記装置。

【請求項9】

前記画像の境界に属するピクセルの値を、前記環境マップの少なくとも第2の部分に及ぼす手段を含む、請求項8に記載の装置。

【請求項10】

前記第1の値の前記適用は、前記環境マップの前記少なくとも第1の部分に依拠する重み係数により重み付けされる、請求項8又は9に記載の装置。

【請求項11】

コンピューター上で実行されるときに、請求項1から7のうちのいずれか1項の前記方法のステップを実行するためのプログラムコード命令を備える、コンピュータープログラム。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0058

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0058】

有利な方式では、図5上で示したデバイス5は、キーボードおよび/またはジョイスティックなどの対話手段を備え、例えば音声認識などの他の入力手段も可能である。

本発明は以下の実施の態様を含むものである。

付記1. 現実環境の照明情報を表す環境マップを生成する方法であって、

デジタル光学式取得デバイスから前記現実環境の部分照明情報を表す、複数のピクセルを含む画像をリアルタイムで取得するステップと、

前記画像の前記ピクセルの少なくとも一部の外挿によって前記環境マップを推定するステップと

を含む、前記方法。

付記2. 前記環境マップを拡散フィルタリングするステップを含む、付記1に記載の方法。

付記3. 前記環境マップをグロッシーフィルタリングするステップを含む、付記1または2に記載の方法。

付記4. 前記外挿は、前記画像の境界に属するピクセルの値を環境マップ全体にスパンニングするステップを含む、付記1ないし3のいずれか1つに記載の方法。

付記5. 前記外挿は、前記環境マップの少なくとも一部に対する、前記画像の前記ピクセルの平均値に対応する値の適用を含む、付記4に記載の方法。

付記6. 前記値の適用が、前記環境マップの前記少なくとも一部に応じて重み係数で重み付けされる、付記5に記載の方法。

付記7. 前記取得デバイスは、しきい値よりも長い焦点距離を有する、付記1ないし6のいずれか1つに記載の方法。

付記8. 前記環境マップが角度マップによって表される、付記1ないし7のいずれか1つに記載の方法。