

【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 2 年 4 月 30 日 (2020.4.30)

【公表番号】特表 2019-526133 (P2019-526133A)

【公表日】令和 1 年 9 月 12 日 (2019.9.12)

【年通号数】公開・登録公報 2019-037

【出願番号】特願 2019-514858 (P2019-514858)

【国際特許分類】

G 0 6 T 19/20 (2011.01)

【F I】

G 0 6 T 19/20

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 3 月 17 日 (2020.3.17)

【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】

拡張された現実シーンを作成する方法であって、
プロセッサとメモリとを有するコンピュータデバイスにより、
複数のフレームを含むカメラから発生される画像データをネットワーク上で受信する段階と、

前記受信画像データの複数のフレームのキーフレームの深度マップを該キーフレーム内のピクセルの推定深度値を使用して推定する段階と、

前記キーフレームの推定深度マップを使用して点クラウドを発生させる段階と、

単一テクスチャに融合された重複キーフレームである複数のキーフレーム画像を含む 3D メッシュを前記発生された点クラウドを使用して発生させる段階と、
を含むことを特徴とする方法。

【請求項 2】

前記キーフレームは、深度マップと位置とを有するフレームであることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記コンピュータにより、

キーフレームではないフレームに対して、キーフレームに対する相対位置を該キーフレームの前記深度マップ及び位置を使用して計算する段階と、

前記キーフレーム深度マップを精緻化する段階と、

を更に含むことを特徴とする請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記 3D メッシュは、

近傍点に基づいて前記点クラウド内の各点に対する法線ベクトルを計算する段階と、

各点の前記計算法線ベクトルを該点が属する前記キーフレームのカメラポーズに向けて方位付けする段階と、

によって発生される、

ことを特徴とする請求項 1 から請求項 3 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 5】

単一テクスチャへの複数のキーフレームの前記融合は、メッシュ面までのキーフレーム

距離と該メッシュ面に対するキーフレーム角度とを重み付けすることによるものであることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記コンピュータにより、
前記ネットワーク上で第 2 の画像データを受信する段階と、
前記第 2 の画像データに対する第 2 の追跡マーカを受信する段階と、
前記第 2 の画像データに対する第 2 のオブジェクトを受信する段階と、
前記第 2 の追跡マーカを使用して前記画像と、前記第 2 の画像データと、前記受信した第 2 のオブジェクトとの表示を引き起こす段階と、
を更に含むことを特徴とする請求項 1 から請求項 5 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 7】

請求項 1 から請求項 6 のいずれか 1 項に記載の方法を実施するように構成された装置。

【請求項 8】

プロセッサによって実行された時に該プロセッサに請求項 1 から請求項 6 のいずれか 1 項に記載の方法を実施させるコンピュータプログラム。