

【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 23 年 6 月 23 日 (2011.6.23)

【公開番号】特開 2008-292475 (P2008-292475A)
【公開日】平成 20 年 12 月 4 日 (2008.12.4)
【年通号数】公開・登録公報 2008-048
【出願番号】特願 2008-117205 (P2008-117205)
【国際特許分類】

G 0 1 D 5/347 (2006.01)

【F I】

G 0 1 D 5/34 K

G 0 1 D 5/34 D

【手続補正書】

【提出日】平成 23 年 4 月 27 日 (2011.4.27)

【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】

位置測定システムであって、

ターゲットパターンのサブセットの画像を取得するように適合されたイメージセンサと、
前記画像からのピクセル値の行の合計を表わす第 1 の画像ベクトルと、前記画像からのピクセル値の列の合計を表わす第 2 の画像ベクトルとを生成する働きをするプログラマブルロジックデバイス (P L D) と、

を備え、

前記 P L D は前記ターゲットパターンの原点に対して少なくとも二次元のサブセットの絶対位置を前記画像ベクトルから測定するように構成される、位置測定システム。

【請求項 2】

前記 P L D に接続され、前記 P L D の動作パラメータを入力するように適合されたコントローラをさらに備える、請求項 1 に記載の位置測定システム。

【請求項 3】

前記 P L D に接続され、前記 P L D からデータを受け取り、前記データに基づいて前記位置測定システムの動作パラメータのステータスを判断するように適合されたコントローラをさらに備える、請求項 1 に記載の位置測定システム。

【請求項 4】

前記 P L D はフィールドプログラマブルゲートアレイ (F P G A) を備える、請求項 1 に記載の位置測定システム。

【請求項 5】

前記 F P G A は少なくとも 2 つのコアをさらに備え、前記コアの各々は次元のそれぞれ 1 つに対する絶対位置を測定する働きをする、請求項 4 に記載の位置測定システム。

【請求項 6】

前記 F P G A に埋め込まれたコントローラをさらに備え、前記 F P G A に動作パラメータを入力するか、または前記 F P G A からのデータを受け取って前記データに基づいて前記位置測定システムの動作パラメータのステータスを判断するか、あるいはこれらの両方を行うように適合される、請求項 4 に記載の位置測定システム。

【請求項 7】

前記 P L D にデータを提供するように適合される他の P L D をさらに備える、請求項 1 に記載の位置測定システム。

【請求項 8】

前記コアの各々は前記 F P G A で作成されるソフトウェアコアである、請求項 5 に記載の位置測定システム。

【請求項 9】

前記コントローラはソフトウェアに埋め込まれる、請求項 6 に記載の位置測定システム。

【請求項 10】

前記コアはそれぞれの次元の絶対位置を同時に測定する、請求項 5 に記載の位置測定システム。