

【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 27 年 3 月 5 日 (2015.3.5)

【公表番号】特表 2014-509759 (P2014-509759A)  
 【公表日】平成 26 年 4 月 21 日 (2014.4.21)  
 【年通号数】公開・登録公報 2014-020  
 【出願番号】特願 2013-556783 (P2013-556783)  
 【国際特許分類】

G 0 6 F 9/445 (2006.01)

G 0 6 F 3/01 (2006.01)

【 F I 】

G 0 6 F 9/06 6 1 0 A

G 0 6 F 3/01

【手続補正書】  
 【提出日】平成 27 年 1 月 13 日 (2015.1.13)  
 【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】

ディスプレイ環境 (100) 内で没入型ディスプレイエクスペリエンスを提供するように構成されるインタラクティブなコンピューティングシステム (110) であって、

a) デブスカメラ (114) から奥行き入力を受け取るように構成される周辺入力 (114a) と、

b) 主イメージ (304) を主ディスプレイデバイス (104) に出力するように構成される主ディスプレイ出力 (104a) と、

c) 周辺イメージ (302) を環境ディスプレイ (116) に出力するように構成される環境ディスプレイ出力 (116a) と、

d) 前記周辺入力を介して前記デブスカメラ (114) に、前記主ディスプレイ出力 (104a) を介して前記主ディスプレイ (104) に、及び前記環境ディスプレイ出力 (116a) を介して前記環境ディスプレイ (116) に、動作可能に接続することができる論理サブシステム (802) と、

e) i) 前記ディスプレイ環境 (100) 内で、前記デブスカメラ (114) から受け取られた前記奥行き入力を使用してユーザーの位置を追跡し、

i i) 前記周辺イメージ (302) が前記主イメージ (304) の延長として見え、前記環境ディスプレイ (116) から投影される光から前記ユーザーの位置の一部 (602) を遮蔽するように、前記ディスプレイ環境 (100) の環境表面 (112) への投影のために前記周辺イメージ (302) を前記環境ディスプレイ (116) に出力する

ために前記論理サブシステム (802) によって実行可能な命令を保持するデータ保持サブシステム (804) と

を備えるインタラクティブなコンピューティングシステム (110)。

【請求項 2】

前記デブスカメラ (114) は、前記環境表面 (112) から反射された構造化された不可視の光を測定することによって奥行き情報を検出するように構成される請求項 1 に記載のシステム (110)。

【請求項 3】

前記デブスカメラ(114)から、前記ディスプレイ環境(100)のための奥行き情報及び色情報のうちの1つ又は複数を受け取り、

前記周辺イメージ(302)が前記主イメージ(304)の歪み補正された延長として見えるように、前記周辺イメージ(302)を前記ディスプレイ環境(100)の前記環境表面(112)上に表示する

ための命令をさらに含む請求項1に記載のシステム(110)。

【請求項4】

前記周辺イメージ(302)が前記主イメージ(304)の幾何学的に歪み補正された延長として見えるように、前記奥行き情報によって記述される前記環境表面(112)のトポグラフィを補償する

ための命令をさらに含む請求項3に記載のシステム(110)。

【請求項5】

カメラは、前記環境表面(112)からの色反射率を測定することによって色情報を検出するように構成される請求項3に記載のシステム(110)。

【請求項6】

前記周辺イメージ(302)が前記主イメージ(304)の色歪み補正された延長として見えるように、前記色情報によって記述される前記環境表面(112)の色を補償するための命令をさらに含む請求項5に記載のシステム(110)。

【請求項7】

ディスプレイ環境(100)内で没入型ディスプレイエクスペリエンスを提供するためのコンピューターにより実施される方法(200)であって、

a) デブスカメラ(114)から奥行き入力を受け取るステップと、

b) 主ディスプレイ(104)による表示のために、主イメージ(304)を前記主ディスプレイ(104)に出力するステップ(202)と、

c) 前記ディスプレイ環境(100)の環境表面(112)上への環境ディスプレイ(116)による投影のために、周辺イメージ(302)を前記環境ディスプレイ(116)に出力するステップ(204)と、

i) デブスカメラ(114)から受け取られた奥行き情報を使用してユーザーの位置を追跡するステップ(218)と

を含み、

i i) 前記ディスプレイ環境(100)の前記環境表面(112)上への投影のために前記周辺イメージ(302)を前記環境ディスプレイ(116)に出力するステップは、前記周辺イメージ(302)を前記主イメージ(304)の延長として見えるようにし、

前記環境ディスプレイ(116)から投影される光から前記ユーザーの位置の一部(602)を遮蔽するステップ(216)

を含む方法(200)。

【請求項8】

前記ディスプレイ環境(100)の環境表面(112)上への環境ディスプレイ(116)による投影のために周辺イメージ(302)を環境ディスプレイ(116)に出力するステップ(204)は、前記周辺イメージ(302)を前記主イメージ(304)の延長として見えるようにし、前記周辺イメージ(302)は前記主イメージ(304)よりも低い解像度を有する請求項7に記載の方法(200)。

【請求項9】

前記周辺イメージ(302)は、ユーザー(102)にとって、前記環境ディスプレイ(116)によって投影されるときに前記周辺イメージ(302)が前記ユーザー(102)を囲むように見えるように構成される請求項7に記載の方法(200)。

【請求項10】

デブスカメラ(114)から奥行き入力を受け取るステップは、

前記デブスカメラ(114)から、前記ディスプレイ環境(100)のための奥行き情報及び色情報のうちの1つ又は複数を受け取るステップ

をさらに含み、

前記ディスプレイ環境（１００）の前記環境表面（１１２）上への前記周辺イメージ（３０２）の前記出力は、前記周辺イメージ（３０２）が前記主イメージ（３０４）の歪み補正された延長として見えるように構成される請求項７に記載の方法（２００）。

【請求項１１】

前記周辺イメージ（３０２）が前記主イメージ（３０４）の幾何学的に歪み補正された延長として見えるように、前記奥行き情報によって記述される前記環境表面（１１２）のトポグラフィを補償するステップ（２１２）

をさらに含む請求項１０に記載の方法（２００）。

【請求項１２】

カメラは、前記環境表面（１１２）からの色反射率を測定することによって色情報を検出するように構成される請求項１０に記載の方法（２００）。

【請求項１３】

前記周辺イメージ（３０２）が前記主イメージ（３０４）の色歪み補正された延長として見えるように、前記色情報によって記述される前記環境表面（１１２）の色を補償するステップ（２１４）

をさらに含む請求項１２に記載の方法（２００）。

【請求項１４】

論理サブシステム（８０２）によって実行されると、前記論理サブシステム（８０２）に、請求項７乃至１３のいずれか１項に記載の方法（２００）を実行させる、コンピューター実行可能命令を格納した１つ又は複数のコンピューター読み取り可能な媒体（８０６）。