

【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1部門第2区分

【発行日】平成28年4月7日(2016.4.7)

【公開番号】特開2015-119959(P2015-119959A)

【公開日】平成27年7月2日(2015.7.2)

【年通号数】公開・登録公報2015-042

【出願番号】特願2014-239206(P2014-239206)

【国際特許分類】

A 6 1 B 3/10 (2006.01)

G 0 2 B 26/10 (2006.01)

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 3/10 R

G 0 2 B 26/10 1 0 4 Z

G 0 6 T 1/00 4 0 0 B

【誤訳訂正書】

【提出日】平成28年2月9日(2016.2.9)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 7 4

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 7 4】

一つの例示的な実施形態において、順方向走査データ712と反転逆方向走査データ716との間の時間差が計算されてもよい。時間差は、順方向走査データ712と反転逆方向走査データ716との間の相互相關関数の最大値を見つけることにより計算されてもよい。一つの例示的な実施形態において、相互相關関数が計算される範囲は、ウィンドウT4とT6に限定される。そのような例示的な実施形態において、ウィンドウT4とT6は、オフセットや変換なしに、正弦波曲線の順方向走査部分と逆方向走査部分のそれぞれ半分の中心に並べられる。