

【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28年9月29日(2016.9.29)

【公表番号】特表2016-517575(P2016-517575A)
 【公表日】平成28年6月16日(2016.6.16)
 【年通号数】公開・登録公報2016-036
 【出願番号】特願2016-501164(P2016-501164)
 【国際特許分類】

G 0 6 F 3/048 (2013.01)

G 0 6 F 3/0346 (2013.01)

【F I】

G 0 6 F 3/048

G 0 6 F 3/0346 4 2 4

【手続補正書】
 【提出日】平成28年8月10日(2016.8.10)
 【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】

コンピュータビジョントaskを実行するための機械実施方法であって、
ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するステップであって、前記コンテキストは、動き、活動、環境、位置、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数を含む、ステップと、

前記推測したコンテキストに応じてコンピュータビジョントaskを構成するステップと、

前記コンピュータビジョントaskを実行するステップとを含み、
 前記コンピュータビジョントaskは、
 前記デバイスの環境のマッピング、
 前記デバイスまたは前記デバイスの前記環境内のオブジェクトのローカライズ、
 前記デバイスの前記環境内の前記デバイスの追跡、あるいは
それらの任意の組合せ、

のうち少なくとも1つを含む機械実施方法。

【請求項2】

前記コンテキストを推測するステップは、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにセンサデータを読み取るステップを含み、

前記センサデータは、Bluetooth(登録商標)センサ、マイクロホン、カメラ、全地球測位センサ(GPS)、WiFi、近接センサ、温度センサ、大気圧(すなわち、圧力)センサ、周辺光センサ(ALS)、赤-緑-青(RGB)カラーセンサ、紫外線(UV)センサ、UV-Aセンサ、UV-Bセンサ、指紋センサ、タッチセンサ、加速度計、ジャイロ、羅針盤、磁力計、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数からなる、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項3】

前記コンテキストを推測するステップは、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにアプリケーションデータを読み取るステップを含み、

前記アプリケーションデータは、カレンダー、ジオタギング、ソーシャルメディアデータ、バッテリー、時刻、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数からなる、請求

項1に記載の機械実施方法。

【請求項 4】

前記コンピュータビジョンタスクを構成するステップは、
前記タスクと関連したアルゴリズムのパラメータを選択するステップ、
前記タスクと関連した前記アルゴリズムに入力として以前のモデルを選択するステップ

、
環境定数に基づいて問題を解決するためのアプローチを選択するステップ、または
それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数を含む、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項 5】

前記コンピュータビジョンタスクを構成するステップは、
エッジに基づく方法を使用するステップ、
ポイントに基づく方法を使用するステップ、
矩形に基づく方法を使用するステップ、または
それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数を含む、請求項4に記載の機械実施方法。

【請求項 6】

前記コンテキストは、室内のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、
前記室内のコンテキストと関連した情報を使用し、整列した矩形の座標系、境界内部場
面の寸法、所定のオブジェクト、室内構造の特徴、またはそれらの任意の組合せのうち1
つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクを修正する、請
求項1に記載の機械実施方法。

【請求項 7】

前記コンテキストは、室外のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは
、前記室外のコンテキストと関連した情報を使用し、動的な世界モデリング、所定の室外構
造の特徴、距離の特徴、パノラマモデルまたはトラッカー、地面に向けられたカメラから
のイメージ、あるいはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するた
めに、前記コンピュータビジョンタスクを修正する、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項 8】

前記コンテキストは、混雑したコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスク
は、前記混雑したコンテキストと関連した情報を使用し、特徴ポイントの計算、キーフレ
ームレートの向上、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用する
ために、前記コンピュータビジョンタスクを修正する、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項 9】

前記コンテキストは、混雑していないコンテキストであり、前記コンピュータビジョン
タスクは、前記混雑していないコンテキストと関連した情報を使用し、
キーフレームレートの減少、
ライン、消滅点、矩形、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数の特徴の使
用、または
それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクを修正
する、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項 10】

前記コンテキストが興奮コンテキストであるとき、前記コンピュータビジョンタスクは
、追跡した特徴の数を増加させ、前記コンテキストが興奮していないコンテキストである
とき、前記コンピュータビジョンタスクは、前記追跡した特徴の数を減少させる、請求項
1に記載の機械実施方法。

【請求項 11】

前記コンテキストは、動的コンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、
前記動的コンテキストと関連した情報を使用し、

前記コンテキストが静的と判定される際まで前記コンピュータビジョンタスクの実行を遅延させ、

動的環境の静的部分をキャプチャするために複数のカメラセンサのうち1つを選択し、前記選択したカメラセンサを使用してコンピュータビジョンタスクを実行すること、または

それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクを修正する、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項12】

前記コンテキストは、位置コンテキスト、環境コンテキスト、活動コンテキスト、動きコンテキスト、またはそれらの任意の組合せのうち2つ以上の組合せである、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項13】

前記コンピュータビジョンタスクについて、前記推測したコンテキストに基づいた提案されたカメラの方向または視点を提供するステップをさらに含む、請求項1に記載の機械実施方法。

【請求項14】

データ処理デバイスにコンピュータビジョンタスクを実行するための方法を実行させる実行可能なプログラム命令を含む機械可読非一時的記憶媒体であって、

前記方法は、

ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するステップであって、前記コンテキストは、動き、活動、環境、位置、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数を含む、ステップと、

前記推測したコンテキストに応じてコンピュータビジョンタスクを構成するステップと

、

前記コンピュータビジョンタスクを実行するステップとを含み、

前記コンピュータビジョンタスクは、

前記デバイスの環境のマッピング、

前記デバイスまたは前記デバイスの前記環境内のオブジェクトのローカライズ、

前記デバイスの前記環境内の前記デバイスの追跡、または

それらの任意の組合せ、

のうち少なくとも1つを含む機械可読非一時的記憶媒体。

【請求項15】

前記コンテキストを推測するステップは、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにセンサデータを読み取るステップを含み、

前記センサデータは、Bluetooth(登録商標)センサ、マイクロホン、カメラ、全地球測位センサ(GPS)、WiFi、近接センサ、温度センサ、大気圧(すなわち、圧力)センサ、周辺光センサ(ALS)、赤-緑-青(RGB)カラーセンサ、紫外線(UV)センサ、UV-Aセンサ、UV-Bセンサ、指紋センサ、タッチセンサ、加速度計、ジャイロ、羅針盤、磁力計、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数からなる、請求項14に記載の媒体。

【請求項16】

前記コンテキストを推測するステップは、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにアプリケーションデータを読み取るステップを含み、

前記アプリケーションデータは、カレンダー、ジオタギング、ソーシャルメディアデータ、バッテリー、時刻、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数からなる、請求項14に記載の媒体。

【請求項17】

前記コンテキストは、動き、活動、環境、位置、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数を含む、請求項14に記載の媒体。

【請求項18】

前記コンピュータビジョンタスクを構成するステップは、
前記タスクと関連したアルゴリズムのパラメータを選択するステップ、
前記タスクと関連した前記アルゴリズムに入力として以前のモデルを選択するステップ

、
環境定数に基づいて問題を解決するためのアプローチを選択するステップ、または
それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数を含む、請求項14に記載の媒体。

【請求項19】

前記コンピュータビジョンタスクを構成するステップは、
エッジに基づく方法を使用するステップ、
ポイントに基づく方法を使用するステップ、
矩形に基づく方法を使用するステップ、または
それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数を含む、請求項18に記載の媒体。

【請求項20】

前記コンテキストは、室内のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、
前記室内のコンテキストと関連した情報を使用し、整列した矩形の座標系、境界内部場
面の寸法、所定のオブジェクト、室内構造、またはそれらの任意の組合せの特徴のうち1
つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正す
る、請求項14に記載の媒体。

【請求項21】

前記コンテキストは、室外のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは
、前記室外のコンテキストと関連した情報を使用し、動的な世界モデリング、所定の室外構
造の特徴、距離の特徴、パノラマモデルまたはトラッカー、地面に向けられたカメラから
のイメージ、あるいはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するた
めに、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項14に記載の媒体。

【請求項22】

前記コンテキストは、混雑したコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスク
は、前記混雑したコンテキストと関連した情報を使用し、特徴ポイントの計算、キーフ
レームレートの向上、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用す
るために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項14に記載の媒体。

【請求項23】

前記コンテキストは、混雑していないコンテキストであり、前記コンピュータビジョン
タスクは、前記混雑していないコンテキストと関連した情報を使用し、

キーフレームレートの減少、

ライン、消滅点、矩形、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数の特徴の使
用、または

それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成
を修正する、請求項14に記載の媒体。

【請求項24】

前記コンテキストが興奮コンテキストであるとき、前記コンピュータビジョンタスクは
、追跡した特徴の数を増加させ、前記コンテキストが興奮していないコンテキストである
とき、前記コンピュータビジョンタスクは、前記追跡した特徴の数を減少させる、請求項
14に記載の媒体。

【請求項25】

前記コンテキストは、動的なコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、
前記動的なコンテキストと関連した情報を使用し、

前記コンテキストが静的と判定される際まで前記コンピュータビジョンタスクの実行を
遅延させること、

動的環境の静的部分をキャプチャするために複数のカメラセンサのうち1つを選択し、前記選択したカメラセンサを使用して前記コンピュータビジョンタスクを実行すること、または

それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項14に記載の媒体。

【請求項26】

前記コンテキストは、位置コンテキスト、環境コンテキスト、活動コンテキスト、動きコンテキスト、またはそれらの任意の組合せのうち2つ以上の組合せである、請求項14に記載の媒体。

【請求項27】

前記コンピュータビジョンタスクについて、前記推測したコンテキストに基づいた提案されたカメラの方向または視点を提供することをさらに含む、請求項14に記載の媒体。

【請求項28】

コンピュータビジョンタスクを実行するシステムであって、
プロセッサ、および

前記プロセッサに結合され、命令を記憶することができる記憶デバイスを含み、

前記命令は、前記プロセッサによって実行される際に、前記プロセッサに、

動き、活動、環境、位置、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数を含む

、ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測させ、

前記推測したコンテキストに応じてコンピュータビジョンタスクを構成させ、

当該コンピュータビジョンタスクを実行させ、

前記コンピュータビジョンタスクは、

前記デバイスの環境をマッピングするか、

前記デバイスまたは前記デバイスの環境内のオブジェクトをローカライズするか、または

前記デバイスの環境内の前記デバイスを追跡

するよう構成されるシステム。

【請求項29】

前記コンテキストを推測させることは、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにセンサデータを読み取ることを含む、

前記センサデータは、Bluetooth(登録商標)センサ、マイクロホン、カメラ、全地球測位センサ(GPS)、WiFi、近接センサ、温度センサ、大気圧(すなわち、圧力)センサ、周辺光センサ(ALS)、赤-緑-青(RGB)カラーセンサ、紫外線(UV)センサ、UV-Aセンサ、UV-Bセンサ、指紋センサ、タッチセンサ、加速度計、ジャイロ、羅針盤、磁力計、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数からなる、請求項28に記載のシステム。

【請求項30】

前記コンテキストを推測させることは、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにアプリケーションデータを読み取ることを含む、

前記アプリケーションデータは、カレンダー、ジオタギング、ソーシャルメディアデータ、バッテリー、時刻、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数からなる、請求項28に記載のシステム。

【請求項31】

前記コンピュータビジョンタスクを構成させることは、

前記タスクと関連したアルゴリズムのパラメータを選択する命令、

前記タスクと関連した前記アルゴリズムに入力として以前のモデルを選択する命令、

環境定数に基づいて問題を解決するためのアプローチを選択する命令、または

それらの任意の組合せ

のうち1つまたは複数の命令を前記プロセッサが実行することをさらに含む、請求項28に記載のシステム。

【請求項 3 2】

前記コンピュータビジョンタスクを構成させることは、
エッジに基づく方法を使用する命令、
ポイントに基づく方法を使用する命令、
矩形に基づく方法を使用する命令、または
それらの任意の組合せ

のうち1つまたは複数の命令を前記プロセッサが実行することを含む、請求項31に記載のシステム。

【請求項 3 3】

前記コンテキストは、室内のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記室内のコンテキストと関連した情報を使用し、整列した矩形の座標系、境界内部面の寸法、所定のオブジェクト、室内構造の特徴、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクを修正する、請求項28に記載のシステム。

【請求項 3 4】

前記コンテキストは、室外のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記室外のコンテキストと関連した情報を使用し、動的な世界モデリング、所定の室外構造の特徴、距離の特徴、パノラマモデルまたはトラッカー、地面に向けられたカメラからのイメージ、あるいはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項28に記載のシステム。

【請求項 3 5】

前記コンテキストは、混雑したコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記混雑したコンテキストと関連した情報を使用し、特徴ポイントの計算、キーフレームレートの向上、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項28に記載のシステム。

【請求項 3 6】

前記コンテキストは、混雑していないコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記混雑していないコンテキストと関連した情報を使用し、キーフレームレートを減少させること、ライン、消滅点、矩形、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数の特徴を使用させること、またはそれらの任意の組合せ

のうち1つまたは複数の命令とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項28に記載のシステム。

【請求項 3 7】

前記コンテキストが興奮コンテキストであるとき、前記コンピュータビジョンタスクは、追跡した特徴の数を増加させ、前記コンテキストが興奮していないコンテキストであるとき、前記コンピュータビジョンタスクは、前記追跡した特徴の数を減少させる、請求項28に記載のシステム。

【請求項 3 8】

前記コンテキストは、動的コンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記動的コンテキストと関連した情報を使用し、

前記コンテキストが静的と判定される際まで前記コンピュータビジョンタスクの実行を遅延させること、

動的環境の静的部分をキャプチャするために複数のカメラセンサのうち1つを選択させ、前記選択したカメラセンサを使用して前記コンピュータビジョンタスクを実行させること、またはそれらの任意の組合せ

のうち1つまたは複数の命令とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスク

の構成を修正する、請求項28に記載のシステム。

【請求項39】

前記コンテキストは、位置コンテキスト、環境コンテキスト、活動コンテキスト、動きコンテキスト、またはそれらの任意の組合せのうち2つ以上の組合せである、請求項28に記載のシステム。

【請求項40】

前記コンピュータビジョントaskについて、前記推測したコンテキストに基づいた提案されたカメラの方向または視点を提供する命令をさらに含む、請求項28に記載のシステム。

【請求項41】

コンピュータビジョントaskを実行する装置であって、
ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測する手段であって、前記コンテキストは、動き、活動、環境、位置、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数を含む、手段と、

前記推測したコンテキストに応じてコンピュータビジョントaskを構成する手段と、
前記コンピュータビジョントaskを実行する手段とを含み、
前記コンピュータビジョントaskは、
前記デバイスの環境のマッピング、
前記デバイスまたは前記デバイスの環境内のオブジェクトのローカライズ、
前記デバイスの環境内の前記デバイスの追跡、またはそれらの任意の組合せ、
のうち少なくとも1つを含む装置。

【請求項42】

前記コンテキストを推測することは、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにセンサデータを読み取る手段を含む、

前記センサデータは、Bluetooth(登録商標)センサ、マイクロホン、カメラ、全地球測位センサ(GPS)、WiFi、近接センサ、温度センサ、大気圧(すなわち、圧力)センサ、周辺光センサ(ALS)、赤-緑-青(RGB)カラーセンサ、紫外線(UV)センサ、UV-Aセンサ、UV-Bセンサ、指紋センサ、タッチセンサ、加速度計、ジャイロ、羅針盤、磁力計、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数からなる、請求項41に記載の装置。

【請求項43】

前記コンテキストを推測する手段は、前記ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するためにアプリケーションデータを読み取る手段を含む、

前記アプリケーションデータは、カレンダー、ジオタギング、ソーシャルメディアデータ、バッテリー、時刻、またはそれらの任意の組合せのうちの1つまたは複数からなる、請求項41に記載の装置。

【請求項44】

前記コンピュータビジョントaskを構成する手段は、
前記タスクと関連したアルゴリズムのパラメータを選択する手段、
前記タスクと関連した前記アルゴリズムに入力として以前のモデルを選択する手段、
環境定数に基づいて問題を解決するためのアプローチを選択する手段、またはそれらの任意の組合せ、
のうち1つまたは複数を含む、請求項41に記載の装置。

【請求項45】

前記コンピュータビジョントaskを構成する手段はまた、
エッジに基づく方法を使用する手段、
ポイントに基づく方法を使用する手段、
矩形に基づく方法を使用する手段、またはそれらの任意の組合せ、
のうち1つまたは複数を含む、請求項44に記載の装置。

【請求項 46】

前記コンテキストは、室内のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記室内のコンテキストと関連した情報を使用し、整列した矩形の座標系、境界内部場面の寸法、所定のオブジェクト、室内構造の特徴、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項41に記載の装置。

【請求項 47】

前記コンテキストは、室外のコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記室外のコンテキストと関連した情報を使用し、動的な世界モデリング、所定の室外構造の特徴、距離の特徴、パノラマモデルまたはトラック、地面に向けられたカメラからのイメージ、あるいはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項41に記載の装置。

【請求項 48】

前記コンテキストは、混雑したコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記混雑したコンテキストと関連した情報を使用し、特徴ポイントの計算、キーフレームレートの向上、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項41に記載の装置。

【請求項 49】

前記コンテキストは、混雑していないコンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記混雑していないコンテキストと関連した情報を使用し、

キーフレームレートを減少させる手段、

ライン、消滅点、矩形、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数の特徴を使用する手段、または

それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項41に記載の装置。

【請求項 50】

前記コンテキストが興奮コンテキストであるとき、前記コンピュータビジョンタスクは、追跡した特徴の数を増加させ、前記コンテキストが興奮していないコンテキストであるとき、前記コンピュータビジョンタスクは、前記追跡した特徴の数を減少させる、請求項41に記載の装置。

【請求項 51】

前記コンテキストは、動的コンテキストであり、前記コンピュータビジョンタスクは、前記動的コンテキストと関連した情報を使用し、

前記コンテキストが静的と判定される際まで前記コンピュータビジョンタスクの実行を遅延させる手段、

動的環境の静的部分をキャプチャするために複数のカメラセンサのうち1つを選択し、前記選択したカメラセンサを使用して前記コンピュータビジョンタスクを実行する手段、または

それらの任意の組合せ、

のうち1つまたは複数とともに使用するために、前記コンピュータビジョンタスクの構成を修正する、請求項41に記載の装置。

【請求項 52】

前記コンテキストは、位置コンテキスト、環境コンテキスト、活動コンテキスト、動きコンテキスト、またはそれらの任意の組合せのうち2つ以上の組合せである、請求項41に記載の装置。

【請求項 53】

前記コンピュータビジョンタスクについて、前記推測したコンテキストに基づいた提案されたカメラの方向または視点を提供する手段をさらに含む、請求項41に記載の装置。

【請求項 54】

コンピュータビジョンタスクを実行するための機械実施方法であって、

ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するステップであって、前記コンテキストを推測するステップは、前記ユーザまたはデバイスの前記コンテキストを推測するためにセンサデータを読み取るステップを含み、前記センサデータは、Bluetooth(登録商標)センサ、マイクロホン、カメラ、全地球測位センサ(GPS)、WiFi、近接センサ、温度センサ、大気圧(すなわち、圧力)センサ、周辺光センサ(ALS)、赤-緑-青(RGB)カラーセンサ、紫外線(UV)センサ、UV-Aセンサ、UV-Bセンサ、指紋センサ、タッチセンサ、加速度計、ジャイロ、羅針盤、磁力計、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数からなる、ステップと、

前記推測したコンテキストに応じてコンピュータビジョンタスクを構成するステップと

、

前記コンピュータビジョンタスクを実行するステップとを含み、

前記コンピュータビジョンタスクは、

前記デバイスの環境のマッピング、

前記デバイスまたは前記デバイスの前記環境内のオブジェクトのローカライズ、

前記デバイスの前記環境内の前記デバイスの追跡、あるいは

それらの任意の組合せ、

のうち少なくとも1つをさらに含む機械実施方法。

【請求項 55】

コンピュータビジョンタスクを実行するための機械実施方法であって、

ユーザまたはデバイスのコンテキストを推測するステップであって、前記コンテキストを推測するステップは、前記ユーザまたはデバイスの前記コンテキストを推測するためにアプリケーションデータを読み取るステップを含み、前記アプリケーションデータは、カレンダー、ジオタギング、ソーシャルメディアデータ、バッテリー、時刻、またはそれらの任意の組合せのうち1つまたは複数からなる、ステップと、

前記推測したコンテキストに応じてコンピュータビジョンタスクを構成するステップと

、

前記コンピュータビジョンタスクを実行するステップとを含み、

前記コンピュータビジョンタスクは、

前記デバイスの環境のマッピング、

前記デバイスまたは前記デバイスの前記環境内のオブジェクトのローカライズ、

前記デバイスの前記環境内の前記デバイスの追跡、あるいは

それらの任意の組合せ、

のうち少なくとも1つをさらに含む機械実施方法。