

【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 5 年 5 月 9 日(2023.5.9)

【公開番号】特開 2022-8987(P2022-8987A)  
【公開日】令和 4 年 1 月 14 日(2022.1.14)  
【年通号数】公開公報(特許)2022-006  
【出願番号】特願 2021-166315(P2021-166315)  
【国際特許分類】

G 0 6 T 19/00(2011.01)

10

G 0 6 F 3/0346(2013.01)

【F I】

G 0 6 T 19/00 3 0 0 B

G 0 6 F 3/0346 4 2 1

【誤訳訂正書】

【提出日】令和 5 年 4 月 25 日(2023.4.25)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

20

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

コンピュータによって実行される方法であって、  
ユーザのヘッドマウントディスプレイ(HMD)が有する測位センサの出力に基づいて  
前記 HMD の位置を決定することと、

前記 HMD の前記位置からの予め定められた距離に基づいて、関節の位置を定めること  
と、

前記関節からセグメントを定めることと、

30

前記セグメントの端部に基づいて、仮想環境内の仮想コントローラの位置を定めること  
と、

前記セグメントおよび前記関節に基づいて、物理コントローラの位置および向きを、前  
記仮想環境内の前記仮想コントローラの仮想位置および仮想向きに変換することを含む  
、コンピュータによって実行される方法。

【請求項 2】

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのヨー運動に応じて、横方向に沿って  
移動するように構成されている、請求項 1 に記載のコンピュータによって実行される方法  
。

【請求項 3】

40

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのピッチ運動に応じて、縦方向に沿っ  
て移動するように構成されている、請求項 1 または 2 に記載のコンピュータによって実行  
される方法。

【請求項 4】

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのロール運動に応じて、前記物理コン  
トローラの長手方向の軸に対応する当該仮想コントローラの軸を中心にして回転するよう  
に構成されている、請求項 1 から 3 のいずれかに記載のコンピュータによって実行される  
方法。

【請求項 5】

前記セグメントは、第 1 のセグメントであり、

50

前記関節は、第 1 の関節であり、

前記方法は、前記第 1 のセグメントの端部に位置する第 2 の関節から延在する第 2 のセグメントを定めることをさらに含む、請求項 1 から 4 のいずれかに記載のコンピュータによって実行される方法。

【請求項 6】

前記第 2 のセグメントは、前記第 2 の関節を中心にして回転するように構成されている、請求項 5 に記載のコンピュータによって実行される方法。

【請求項 7】

前記 HMD の位置が検出された場合に前記関節の前記位置を再び定めることをさらに含む、請求項 1 から 6 のいずれかに記載のコンピュータによって実行される方法。

10

【請求項 8】

コンピュータによって実行される方法であって、

ユーザのヘッドマウントディスプレイ (HMD) が有する測位センサの出力に基づいての位置を決定することと、

前記 HMD の前記位置に基づいて、関節の位置を定めることと、

前記関節からセグメントの端部までの当該セグメントを定めることと、

前記セグメントの前記端部に基づいて、仮想現実 (VR) 環境内の仮想コントローラの初期仮想位置を定めること、

物理コントローラの向きの動きに応じて、前記セグメントの長さおよび前記関節における前記セグメントの向きに基づいて、前記 VR 環境内における前記仮想コントローラを定めることとを含む、コンピュータによって実行される方法。

20

【請求項 9】

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのヨー運動に応じて、横方向に沿って移動するように構成されている、請求項 8 に記載のコンピュータによって実行される方法。

【請求項 10】

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのピッチ運動に応じて、縦方向に沿って移動するように構成されている、請求項 8 または 9 に記載のコンピュータによって実行される方法。

【請求項 11】

30

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのロール運動に応じて、前記物理コントローラの長手方向の軸に対応する当該仮想コントローラの軸を中心にして回転するように構成されている、請求項 8 から 10 のいずれか 1 項に記載のコンピュータによって実行される方法。

【請求項 12】

前記セグメントは、第 1 のセグメントであり、

前記関節は、第 1 の関節であり、

前記方法は、前記第 1 のセグメントの端部に位置する第 2 の関節から延在する第 2 のセグメントを定めることをさらに含む、請求項 8 から 11 のいずれか 1 項に記載のコンピュータによって実行される方法。

40

【請求項 13】

前記 HMD の位置が検出された場合に前記関節の前記位置を再び定めることをさらに含む、請求項 8 から 12 のいずれか 1 項に記載のコンピュータによって実行される方法。

【請求項 14】

仮想現実 (VR) 環境を表示するために使用されヘッドマウントディスプレイ (HMD) と、

前記 VR 環境にあるオブジェクトと対話するように構成された物理コントローラと、プロセッサとを備え、

前記プロセッサは、

前記測位センサの出力に基づいて、ユーザの前記 HMD の位置を決定し、

50

前記 H M D の前記位置に基づいて、関節の位置を定め、

前記関節からセグメントの端部までの当該セグメントを定め、

前記物理コントローラの向きの動きに応じて、仮想コントローラの仮想位置および仮想向きの変化を定めるようにプログラムされており、前記仮想コントローラは前記セグメントの端部に固定されている、装置。

【請求項 15】

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのヨー運動に応じて、横方向に沿って移動するように構成されている、請求項 14 に記載の装置。

【請求項 16】

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのピッチ運動に応じて、縦方向に沿って移動するように構成されている、請求項 14 または 15 に記載の装置。

10

【請求項 17】

前記仮想コントローラは、前記物理コントローラのロール運動に応じて、前記物理コントローラの長手方向の軸に対応する、前記仮想コントローラの軸を中心にして回転するように構成されている、請求項 14 から 16 のいずれか 1 項に記載の装置。

【請求項 18】

前記プロセッサは、前記ユーザの位置が検出された場合に前記関節の前記位置を再び定めるようにさらにプログラムされている、請求項 14 から 17 のいずれか 1 項に記載の装置。

【請求項 19】

20

請求項 1 から 13 のいずれか 1 項に記載の方法をコンピュータに実行させるためのプログラム。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0076

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0076】

ブロック 508 において、セグメントおよび関節に基づいて、物理コントローラ的位置および向きを V R 環境内の仮想コントローラの仮想位置および仮想向きに変換することができる。したがって、仮想コントローラは、物理コントローラと同様に動作することができる。

30

40

50