

【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 2 部門第 5 区分
 【発行日】平成 27 年 2 月 12 日 (2015.2.12)

【公表番号】特表 2013-512150 (P2013-512150A)
 【公表日】平成 25 年 4 月 11 日 (2013.4.11)
 【年通号数】公開・登録公報 2013-017
 【出願番号】特願 2012-541317 (P2012-541317)
 【国際特許分類】

B 6 0 T 8/172 (2006.01)

【F I】

B 6 0 T 8/172 Z

【誤訳訂正書】

【提出日】平成 26 年 12 月 15 日 (2014.12.15)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 1 9

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 1 9】

本発明の有利な構成によれば、段階 b) において、左の画像半分にある少なくとも 1 つの第 1 の記号を求めて追跡し、同じ又は後続の画像において右の画像半分にある第 2 の記号を求めて追跡する。更にカメラ画像の記録の時点に車両速度を記憶する。段階 c) において、車両速度及びカメラの写像モデルを考慮して、各記号に対して別々に、現在評価した横揺れ角を用いて記号間隔の予測を行う。後続の画像において記号間隔を測定する。第 1 の記号に関する予測された信号間隔と測定された記号間隔の偏差を第 2 の記号の信号間隔に関する偏差と比較することによって、どの方向にカメラ（横揺れ角）が回転されているかが確かめられる。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 0

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 0】

段階 d 2) により横揺れ角が反復して評価される。この構成は、右の記号偏差と左の記号偏差との比較によって車両速度の誤差を補償できるという利点を与える。それによりこの方法は高度の精度を与える。

【誤訳訂正 3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 1

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 1】

好ましい実施形態では、段階 b) において、左下の画像四半分にある少なくとも 1 つの第 1 の記号を求めて追跡し、同じ又は後続の画像において右下の画像四半分にある第 2 の記号を求めて追跡し、更にカメラ画像の記録の時点に車両速度を記憶する。段階 c) において、各記号に対して画像における垂直方向の記号位置の変化を各車両速度に対する比率として求め、この比率を両方の画像半分について比較し、その際この比率が大きい方の画像半分の方へカメラがその視点方向に関して回転されていることを推論する。横揺れ角を段

階 d 2) により反復して評価する。この方法は、誤差が絶対車両速度に現れない、という利点を与える。

【誤訳訂正 4】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】請求項 7

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項 7】

段階 b) において、左下の画像四半分にある少なくとも 1 つの第 1 の記号 (S 1 ~ S 3) を求めて追跡し、同じ又は後続の画像において右下の画像四半分にある第 2 の記号 (S 4 ~ S 6) を求めて追跡し、更にカメラ画像の記録の時点に車両速度 (v) を記憶し、

段階 c) において、各記号 (S 1 ~ S 6) に対して画像における記号位置の変化を各車両速度 (v) に対する比率を求め、この比率を両方の画像半分について比較し、その際この比率が大きい方の画像半分の方へカメラ (8) が回転されていることを推論し、横揺れ角を段階 d 2) により反復して評価する、請求項 1 に記載の方法。