

【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3区分

【発行日】平成19年8月16日(2007.8.16)

【公開番号】特開2006-21273(P2006-21273A)

【公開日】平成18年1月26日(2006.1.26)

【年通号数】公開・登録公報2006-004

【出願番号】特願2004-201395(P2004-201395)

【国際特許分類】

B 2 5 J 13/00 (2006.01)

A 6 3 H 11/00 (2006.01)

G 1 0 L 13/06 (2006.01)

G 1 0 L 15/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 13/00 Z

A 6 3 H 11/00 Z

G 1 0 L 5/04 F

G 1 0 L 5/04 E

G 1 0 L 3/00 5 5 1 H

【手続補正書】

【提出日】平成19年6月27日(2007.6.27)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0022

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0022】

この発明の第二の局面によれば、コンピュータで実行可能なプログラムは、コンピュータ上で実行されると、上述の方法のいずれかに記載されたステップの全てをコンピュータに実行させる。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0047

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0047】

【数1】

$$x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & \dots & x_N \\ y_1 & y_2 & y_3 & \dots & y_N \end{bmatrix} \quad (1)$$

この行列表現で楕円パラメータの推定に用いられる基本的な形は $M \times q = 0$ である。ただし $q = (a \quad b \quad c \quad d \quad e \quad f)^T$ である。 M の次元は、セグメント内の点の数 N に6を乗じたもの($N \times 6$)である。 M の各行はセグメント中の一点に相当する。各輪郭のパラメータをその後最小二乗法によって解き、 a 、 b 、 c 、 d 、 e 及び f を得る。