

【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2年3月19日(2020.3.19)

【公表番号】特表2018-536916(P2018-536916A)
 【公表日】平成30年12月13日(2018.12.13)
 【年通号数】公開・登録公報2018-048
 【出願番号】特願2018-516786(P2018-516786)
 【国際特許分類】

G 0 6 T 19/00 (2011.01)

G 0 6 F 3/0484 (2013.01)

【F I】

G 0 6 T 19/00 A

G 0 6 F 3/0484 1 2 0

【誤訳訂正書】

【提出日】令和2年2月3日(2020.2.3)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0023

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0023】

所定のトリガ条件を満たした場合、VR装置が仮想空間内の仮想物体の位置を決定する必要があることを示す。このとき、VR装置は、現実空間内の周辺装置の移動の軌跡を予め設定された頻度でサンプリングしてもよい。平面の位置を決定するためにはある平面上の少なくとも3つの点が必要であるため、VR装置は、移動の軌跡をサンプリングするときに、少なくとも3つのサンプリング点を取得してもよい。

【誤訳訂正2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0024

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0024】

例えば、VR装置は、現実空間における測位コンポーネントの移動の軌跡を所定のサンプリング頻度でサンプリングすることにより、少なくとも3つのサンプリング点を取得してもよい。または、VR装置は、指定されたボタンが押されたときに所定のサンプリング頻度で現実空間内の測位コンポーネントの移動の軌跡をサンプリングすることにより、少なくとも3つのサンプリング点を取得してもよい。

【誤訳訂正3】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

仮想空間における仮想物体の位置を決定する方法であって、
 周辺装置の移動の軌跡に基づいて、前記仮想空間における前記仮想物体の位置を決定するための所定のトリガ条件が満たされたか否かを検出することと、
 前記所定のトリガ条件が満たされた場合に、現実空間における前記周辺装置の移動の軌

跡をランダムにサンプリングすることにより3つのサンプリング点を取得することと、
取得された前記3つのサンプリング点同士の接続線がループを形成する場合に、前記サンプリング点が存在する現実空間平面を決定することと、
予め設定された変換関係に従って、前記現実空間平面を仮想空間内の目標平面に変換することと、
前記目標平面上に前記仮想物体の指定された側面を置くことにより、前記仮想空間内の前記仮想物体の位置を決定することと、
を含む方法。

【請求項2】

前記周辺装置の移動の軌跡に基づいて、前記仮想空間における前記仮想物体の位置を決定するための所定のトリガ条件が満たされたか否かを検出することは、
前記周辺装置の測位コンポーネントが前記現実空間内の現実物体に接触しているかどうかを検出することを含む請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記所定のトリガ条件が満たされた場合に、現実空間における前記周辺装置の移動の軌跡をランダムにサンプリングすることにより3つのサンプリング点を取得することは、
前記測位コンポーネントが前記現実物体と接触する場合に、前記現実空間における測位コンポーネントの移動の軌跡をランダムにサンプリングすることにより、3つのサンプリング点を取得することを含む請求項2に記載の方法。

【請求項4】

取得された前記3つのサンプリング点同士の接続線がループを形成する場合に、前記サンプリング点が存在する現実空間平面を決定することは、
現実空間基準座標系における前記サンプリング点の座標値を決定することと、
取得された前記3つのサンプリング点同士の接続線がループを形成する場合の前記サンプリング点の座標値に従って、現実の平面をフィッティングすることと、を含む請求項1に記載の方法。

【請求項5】

前記目標平面上に前記仮想物体の指定された側面を置くことにより、前記仮想空間内の前記仮想物体の位置を決定することは、
前記仮想物体の指定された側面を前記目標平面上に置くことにより、前記仮想空間における前記仮想物体の位置を決定し、前記仮想物体は現実物体に対応し、前記指定された側面の参照点は前記目標平面の基準点と一致する請求項1に記載の方法。

【請求項6】

仮想空間における仮想物体の位置を決定する装置であって、
周辺装置の移動の軌跡に基づいて、前記仮想空間における前記仮想物体の位置を決定するための所定のトリガ条件が満たされたか否かを検出する検出部と、
前記所定のトリガ条件が満たされた場合に、現実空間における前記周辺装置の移動の軌跡をランダムにサンプリングすることにより3つのサンプリング点を取得するサンプリング部と、
取得された前記3つのサンプリング点同士の接続線がループを形成する場合に、前記サンプリング点が存在する現実空間平面を決定する決定部と、
予め設定された変換関係に従って、前記現実空間平面を仮想空間内の目標平面に変換する変換部と、
前記目標平面上に前記仮想物体の指定された側面を置くことにより、前記仮想空間内の前記仮想物体の位置を決定する位置決め部と、
を備える装置。

【請求項7】

前記検出部は、具体的には、前記周辺装置の測位コンポーネントが前記現実空間内の現実物体に接触しているかどうかを検出する請求項6に記載の装置。

【請求項8】

前記サンプリング部は、具体的には、前記測位コンポーネントが前記現実物体と接触する場合に、前記現実空間における測位コンポーネントの移動の軌跡をランダムにサンプリングすることにより、3つのサンプリング点を取得する請求項7に記載の装置。

【請求項9】

前記決定部は、

現実空間基準座標系における前記サンプリング点の座標値を決定する座標値決定手段と

、
取得された前記3つのサンプリング点同士の接続線がループを形成する場合の前記サンプリング点の座標値に従って、現実の平面をフィッティングする平面フィッティング手段と、

を備える請求項6に記載の装置。

【請求項10】

前記位置決め部は、具体的には、前記仮想物体の指定された側面を前記目標平面上に置くことにより、前記仮想空間における前記仮想物体の位置を決定し、前記仮想物体は現実物体に対応し、前記指定された側面の参照点は前記目標平面の基準点と一致する請求項6に記載の装置。