

【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27年3月5日(2015.3.5)

【公表番号】特表2014-509011(P2014-509011A)

【公表日】平成26年4月10日(2014.4.10)

【年通号数】公開・登録公報2014-018

【出願番号】特願2013-554491(P2013-554491)

【国際特許分類】

G 06 T 7/20 (2006.01)

G 06 T 7/60 (2006.01)

【F I】

G 06 T 7/20 300 A

G 06 T 7/60 150 P

【手続補正書】

【提出日】平成27年1月16日(2015.1.16)

【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】

ユーザーの画像データから導出される骨格モデル・データに基づく身体動きの動き認識および/または類似性解析の方法であって：

捕捉装置からユーザー・データ動き特徴を表す骨格動きデータを受領する段階であって、該骨格動きデータはシーン内のユーザーの位置に関係する、段階と；

受領された骨格動きデータの、プロトタイプ動き特徴データベースからの複数のプロトタイプ動き特徴に関するプロトタイプ平均に対する相互相関を決定する段階と；

前記骨格動きデータが前記複数のプロトタイプ動き特徴のそれぞれに対応する確からしさをランク付けする段階であって、それらの確からしさは前記相互相関に基づく、段階と；

前記複数のプロトタイプ動き特徴の部分集合に対して、分類動作を実行する段階であって、前記複数のプロトタイプ動き特徴の前記部分集合は、前記骨格動きデータに対応する相対的に最高の確からしさをもつ、段階とを含む、

方法。

【請求項2】

前記骨格動きデータが、一組の一次関節および一組の二次関節についての角度の対によって表現される角度ワイヤフレーム・データを含む、請求項1記載の方法。

【請求項3】

前記角度の対がテート・ブライアン角として表現される、請求項2記載の方法。

【請求項4】

前記骨格動きデータが、前記捕捉装置の座標系に対する胴体系の回転行列を含む、請求項1記載の方法。

【請求項5】

前記複数のプロトタイプ動き特徴を表すデータを、該複数のプロトタイプ動き特徴のそれぞれについての複数のトレーニング・サンプルに基づいて修正するトレーニング動作を実行する段階をさらに含む、請求項1記載の方法。

【請求項6】

前記骨格動きデータが前記複数のプロトタイプ動き特徴に対応する確からしさを得るモデルの能力を評価する試験動作を実行する段階をさらに含む、請求項1記載の方法。

【請求項7】

ユーザーの画像データから導出される骨格モデル・データに基づく身体動きの動き認識および／または類似性解析を実行するシステムであって：

処理ユニット；および

システム・メモリを有しており、前記システム・メモリは前記処理ユニットに：

捕捉装置からユーザー・データ動き特徴を表す骨格動きデータを受領する段階と；

受領された骨格動きデータの、プロトタイプ動き特徴データベースからの複数のプロトタイプ動き特徴に対する相互相関を決定する段階と；

前記骨格動きデータが前記複数のプロトタイプ動き特徴のそれぞれに対応する確からしさをランク付けする段階であって、それらの確からしさは前記相互相関に基づく、段階と；

前記複数のプロトタイプ動き特徴の部分集合に対して、分類動作を実行する段階であって、前記複数のプロトタイプ動き特徴の前記部分集合は、前記骨格動きデータに対応する相対的に最高の確からしさをもつ、段階とを実行させるよう構成されたコードを含む、システム。

【請求項8】

前記処理ユニットに、前記複数のプロトタイプ動き特徴を表すデータを、該複数のプロトタイプ動き特徴のそれぞれについての複数のトレーニング・サンプルに基づいて修正するトレーニング動作を実行させるよう構成されたコードを含む、請求項7記載のシステム。

【請求項9】

前記処理ユニットに、前記骨格動きデータが前記複数のプロトタイプ動き特徴に対応する確からしさを得るモデルの能力を評価する試験動作を実行させるコードを含む、請求項7記載のシステム。

【請求項10】

処理ユニットに：

捕捉装置からユーザー・データ動き特徴を表す骨格動きデータを受領する段階と；

受領された骨格動きデータの、プロトタイプ動き特徴データベースからの複数のプロトタイプ動き特徴に関するプロトタイプ平均に対する相互相関を決定する段階と；

前記骨格動きデータが前記複数のプロトタイプ動き特徴のそれぞれに対応する確からしさをランク付けする段階であって、それらの確からしさは前記相互相関に基づく、段階と；

前記複数のプロトタイプ動き特徴の部分集合に対して、分類動作を実行する段階であって、前記複数のプロトタイプ動き特徴の前記部分集合は、前記骨格動きデータに対応する相対的に最高の確からしさをもつ、段階とを実行させるためのコンピュータ・プログラム。