【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１区分
【発行日】令和4年4月22日(2022.4.22)

【国際公開番号】WO2021/064912
【出願番号】特願2021-550855(P2021-550855)
【国際特許分類】
G01B 11/00(2006.01)
【FI】
G01B 11/00 H

【手続補正書】
【提出日】令和4年2月7日(2022.2.7)
【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】
コンピュータが実行する補正方法であって、
３Ｄセンサの測定データを基にして、距離画像を生成し、
前記距離画像に含まれる画素のうち、被写体の輪郭の点群に相当する複数の第１画素を特定し、
前記距離画像に含まれる画素のうち、前記複数の第１画素から所定範囲に含まれる複数の第２画素を特定し、
前記測定データにおいて前記複数の第１画素に相当する第１点群の第１座標情報を、前記複数の第２画素に相当する第２点群の第２座標情報に基づき補正し、
前記第１座標情報を補正した第１点群を含む前記被写体を構成する点群の座標情報を出力する
処理を実行することを特徴とする補正方法。
【請求項２】
前記第２画素を特定する処理は、前記距離画像に含まれる画素のうち、前記複数の第１画素から所定範囲内に含まれ、かつ、前記輪郭の点群に相当しない画素を、前記第２画素として特定することを特徴とする請求項１に記載の補正方法。
【請求項３】
前記補正する処理は、前記第２座標情報の絶対値のうちの最小値、または、前記第２座標情報の平均値を基にして、前記第１座標情報を補正することを特徴とする請求項２に記載の補正方法。
【請求項４】
前記補正する処理は、前記第１座標情報に含まれる３次元直交座標系の第１座標、第２座標、第３座標のうち、前記第３座標を補正し、補正前の前記第３座標と、補正後の前記第３座標との比に基づいて、前記第１座標および前記第２座標を更に補正することを特徴とする請求項３に記載の補正方法。
【請求項５】
前記第１座標情報が補正される度に、前記被写体を構成する点群を基にして、前記距離画像を生成する処理、前記第１画素を特定する処理、前記第２画素を特定する処理、前記第１座標を補正する処理を繰り返し実行することを特徴とする請求項４に記載の補正方法。
【請求項６】
コンピュータに、

３Ｄセンサの測定データを基にして、距離画像を生成し、
前記距離画像に含まれる画素のうち、被写体の輪郭の点群に相当する複数の第１画素を特定し、
前記距離画像に含まれる画素のうち、前記複数の第１画素から所定範囲に含まれる複数の第２画素を特定し、
前記測定データにおいて前記複数の第１画素に相当する第１点群の第１座標情報を、前記複数の第２画素に相当する第２点群の第２座標情報に基づき補正し、
前記第１座標情報を補正した第１点群を含む前記被写体を構成する点群の座標情報を出力する
処理を実行させることを特徴とする補正プログラム。

【請求項７】
３Ｄセンサと、情報処理装置とを有する情報処理システムであって、
前記３Ｄセンサは、測定データを、前記情報処理装置に出力し、
前記情報処理装置は、
前記３Ｄセンサから受け付けた前記測定データを基にして、距離画像を生成し、前記距離画像に含まれる画素のうち、被写体の輪郭の点群に相当する複数の第１画素を特定する特定部と、
前記測定データにおいて前記距離画像に含まれる画素のうち、前記複数の第１画素から所定範囲に含まれる複数の第２画素を特定し、前記複数の第１画素に相当する第１点群の第１座標情報を、前記複数の第２画素に相当する第２点群の第２座標情報に基づき補正する補正部と、
前記第１座標情報を補正した第１点群を含む前記被写体を構成する点群の座標情報を出力する出力制御部と
を有することを特徴とする情報処理システム。