

【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21年10月15日(2009.10.15)

【公開番号】特開2008-59375(P2008-59375A)

【公開日】平成20年3月13日(2008.3.13)

【年通号数】公開・登録公報2008-010

【出願番号】特願2006-236757(P2006-236757)

【国際特許分類】

G 06 F 17/50 (2006.01)

B 23 P 21/00 (2006.01)

【F I】

G 06 F 17/50 6 2 8 A

G 06 F 17/50 6 1 2 A

G 06 F 17/50 6 3 6 D

B 23 P 21/00 3 0 7 J

B 23 P 21/00 3 0 7 Z

【手続補正書】

【提出日】平成21年8月31日(2009.8.31)

【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】

情報処理装置が行う情報処理方法であつて、

前記情報処理装置が有する取得手段が、ユーザ操作により位置姿勢が変更可能な操作対象仮想物体の位置姿勢を計測する計測手段から、該計測された位置姿勢を示す位置姿勢情報を取得する取得工程と、

前記情報処理装置が有する指示手段が、記録モードの設定、記録モードの解除、の何れかを指示する指示工程と、

前記情報処理装置が有する記録手段が、前記記録モードが設定されている間は、前記取得工程で取得した位置姿勢情報をメモリに記録し、前記記録モードが解除されると、当該記録を終了する記録工程と、

前記情報処理装置が有する選択手段が、前記記録モードが解除されると、前記操作対象仮想物体と同じ仮想空間中に存在する複数の仮想要素のうち、前記メモリに記録されている位置姿勢情報群が示す前記操作対象仮想物体の移動軌跡の近傍に位置する仮想要素を、前記操作対象仮想物体との干渉判定の対象として選択する選択工程と、

前記情報処理装置が有する干渉判定手段が、前記選択工程で選択した仮想要素と、前記操作対象仮想物体との干渉判定処理を行う干渉判定工程と、

前記情報処理装置が有する出力手段が、前記干渉判定工程による結果を出力する出力工程と

を備えることを特徴とする情報処理方法。

【請求項2】

前記記録工程では、前記記録モードが設定された記録開始時から前記記録モードが解除された記録終了時までの間で予め決められた時間間隔毎に前記操作対象仮想物体の位置姿勢情報を前記メモリに記録することを特徴とする請求項1に記載の情報処理方法。

【請求項3】

前記記録工程では、前記記録モードが設定された記録開始時から前記記録モードが解除された記録終了時までの間で、予め決められた移動距離間隔毎に前記操作対象仮想物体の位置姿勢情報を前記メモリに記録することを特徴とする請求項1に記載の情報処理方法。

【請求項4】

前記選択工程では、前記記録工程で記録された位置姿勢情報群で表される各位置の近傍に位置する仮想要素を、前記操作対象仮想物体との干渉判定の対象として選択することを特徴とする請求項1乃至3の何れか1項に記載の情報処理方法。

【請求項5】

前記仮想要素は、前記操作対象仮想物体以外の仮想物体、若しくは当該仮想物体を構成する構成単位であることを特徴とする請求項1に記載の情報処理方法。

【請求項6】

更に、

前記情報処理装置が有する表示制御手段が、前記操作対象仮想物体、及び前記操作対象仮想物体以外の仮想要素を表示装置に表示させる表示制御工程を備え、

前記表示制御工程では、前記選択工程で選択された仮想要素と選択されていない仮想要素とを異なる表示方法で表示することを特徴とする請求項1乃至5の何れか1項に記載の情報処理方法。

【請求項7】

更に、

前記情報処理装置が有する第2の干渉判定手段が、前記記録モードが設定されている間は、前記干渉判定工程で行う干渉判定処理よりも簡便な干渉判定方法で、前記操作対象仮想物体と前記複数の仮想要素との干渉判定処理を行う第2の干渉判定工程と、

前記情報処理装置が有する第2の出力手段が、前記第2の干渉判定工程による結果を出力する第2の出力工程と

を備えることを特徴とする請求項1乃至6の何れか1項に記載の情報処理方法。

【請求項8】

情報処理装置であって、

ユーザ操作により位置姿勢が変更可能な操作対象仮想物体の位置姿勢を計測する計測手段から、該計測された位置姿勢を示す位置姿勢情報を取得する取得手段と、

記録モードの設定、記録モードの解除、の何れかを指示する指示手段と、

前記記録モードが設定されている間は、前記取得手段で取得した位置姿勢情報をメモリに記録し、前記記録モードが解除されると、当該記録を終了する記録手段と、

前記記録モードが解除されると、前記操作対象仮想物体と同じ仮想空間中に存在する複数の仮想要素のうち、前記メモリに記録されている位置姿勢情報群が示す前記操作対象仮想物体の移動軌跡の近傍に位置する仮想要素を、前記操作対象仮想物体との干渉判定の対象として選択する選択手段と、

前記選択手段で選択した仮想要素と、前記操作対象仮想物体との干渉判定処理を行う干渉判定手段と、

前記干渉判定手段による結果を出力する出力手段と

を備えることを特徴とする情報処理装置。

【請求項9】

コンピュータを、請求項8に記載の情報処理装置が有する各手段として機能させるためのコンピュータプログラム。

【請求項10】

請求項9に記載のコンピュータプログラムを格納した、コンピュータ読み取り可能な記憶媒体。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

【補正方法】変更

【補正の内容】**【0010】**

即ち、情報処理装置が行う情報処理方法であって、

前記情報処理装置が有する取得手段が、ユーザ操作により位置姿勢が変更可能な操作対象仮想物体の位置姿勢を計測する計測手段から、該計測された位置姿勢を示す位置姿勢情報を取得する取得工程と、

前記情報処理装置が有する指示手段が、記録モードの設定、記録モードの解除、の何れかを指示する指示工程と、

前記情報処理装置が有する記録手段が、前記記録モードが設定されている間は、前記取得工程で取得した位置姿勢情報をメモリに記録し、前記記録モードが解除されると、当該記録を終了する記録工程と、

前記情報処理装置が有する選択手段が、前記記録モードが解除されると、前記操作対象仮想物体と同じ仮想空間中に存在する複数の仮想要素のうち、前記メモリに記録されている位置姿勢情報群が示す前記操作対象仮想物体の移動軌跡の近傍に位置する仮想要素を、前記操作対象仮想物体との干渉判定の対象として選択する選択工程と、

前記情報処理装置が有する干渉判定手段が、前記選択工程で選択した仮想要素と、前記操作対象仮想物体との干渉判定処理を行う干渉判定工程と、

前記情報処理装置が有する出力手段が、前記干渉判定工程による結果を出力する出力工程と

を備えることを特徴とする。

【手続補正3】**【補正対象書類名】明細書****【補正対象項目名】0012****【補正方法】変更****【補正の内容】****【0012】**

即ち、情報処理装置であって、

ユーザ操作により位置姿勢が変更可能な操作対象仮想物体の位置姿勢を計測する計測手段から、該計測された位置姿勢を示す位置姿勢情報を取得する取得手段と、

記録モードの設定、記録モードの解除、の何れかを指示する指示手段と、

前記記録モードが設定されている間は、前記取得手段で取得した位置姿勢情報をメモリに記録し、前記記録モードが解除されると、当該記録を終了する記録手段と、

前記記録モードが解除されると、前記操作対象仮想物体と同じ仮想空間中に存在する複数の仮想要素のうち、前記メモリに記録されている位置姿勢情報群が示す前記操作対象仮想物体の移動軌跡の近傍に位置する仮想要素を、前記操作対象仮想物体との干渉判定の対象として選択する選択手段と、

前記選択手段で選択した仮想要素と、前記操作対象仮想物体との干渉判定処理を行う干渉判定手段と、

前記干渉判定手段による結果を出力する出力手段と

を備えることを特徴とする。