【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７部門第３区分
【発行日】平成24年7月19日(2012.7.19)

【公表番号】特表2010-515381(P2010-515381A)
【公表日】平成22年5月6日(2010.5.6)
【年通号数】公開・登録公報2010-018
【出願番号】特願2009-544274(P2009-544274)
【国際特許分類】
Ｈ０４Ｎ　7/01　(2006.01)
Ｇ０６Ｔ　3/40　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｈ０４Ｎ　7/01　Ｇ
Ｇ０６Ｔ　3/40　Ｃ

【誤訳訂正書】
【提出日】平成24年5月30日(2012.5.30)
【誤訳訂正１】
【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】
空間のみの領域でデインタレースされる対象ピクセルブロックについて多数の角度候補の各々のコスト計測値を、各角度候補についての複数の隣接するライン対の絶対差の合計（ＳＡＤ）に基づいて計算する段階と、
１次Ｓｏｂｅｌの公式を適用することで前記対象ピクセルブロックの水平角度計測値を決定する段階と、
前記多数の角度候補の中から最低コスト計測値を決定することで、前記多数の角度候補の中からグローバル最小角度を確定する段階と、
前記水平角度計測値により適合される閾値を利用して前記多数の角度候補の中から多階層的に選択することで、前記多数の角度候補からローカル最小角度を確定する段階と、
前記グローバル最小角度と前記ローカル最小角度とをフィルタリングして、デインタレース用に前記対象ピクセルブロックを補間する値を作成する段階と、を備える方法。
【請求項２】
前記多数の角度候補のうち一の角度の前記コスト計測値は、対象ピクセル対から前記角度の位置にある複数の隣接するライン対間の絶対差の合計である、請求項１に記載の方法。
【請求項３】
１以上の前記隣接するライン対は、可変ライン長を有し、前記ライン長は、前記ラインで比較されるピクセル数である、請求項２に記載の方法。
【請求項４】
前記多数の角度候補は、同じフレーム内の前記対象ピクセルブロックの１ラインに隣接するライン上のピクセルであり、前記多数の角度候補は、前記対象ピクセルブロックを基準にマイナス１度からプラス１度までの、マイナス１１度を含む全角度範囲に及ぶ、請求項１から３のいずれか一項に記載の方法。
【請求項５】
前記多数の角度候補は、マイナス１１度、マイナス１８度、マイナス２７度、マイナス４５度、９０度、プラス４５度、プラス２７度、プラス１８度、およびプラス１１度を含

む、請求項４に記載の方法。
【請求項６】
前記水平角度計測値は、１次Ｓｏｂｅｌの公式を前記対象ピクセルブロックに適用することで決定される、請求項１から５のいずれか一項に記載の方法。
【請求項７】
前記多数の角度候補の各々のコスト計測値を、９０度から始まる同じプラスまたはマイナスのクラスの次の最大度数と比較した後に、前記ローカル最小角度を選択する条件が充たされるまで、前記比較に基づいて別の比較用の次の最小度数へ分岐することで、前記ローカル最小角度が確定される、請求項１から６のいずれか一項に記載の方法。
【請求項８】
前記水平角度計測値を前記コスト計測値の比較に用いる、請求項７に記載の方法。
【請求項９】
平均化アルゴリズムまたはメジアン５アルゴリズムのうち少なくとも一つが、前記フィルタリングに用いられる前記グローバル最小角度および前記ローカル最小角度に適用される、請求項１から８のいずれか一項に記載の方法。
【請求項１０】
空間のみの領域でデインタレースされる対象ピクセルブロックについて多数の角度候補の各々にコスト計測値を、各角度候補についての複数の隣接するライン対の絶対差の合計（ＳＡＤ）に基づいて計算する多数角度コスト計測コンポーネントと、
１次Ｓｏｂｅｌの公式を適用することで前記対象ピクセルブロックの水平角度計測値を決定する水平角度計測コンポーネントと、
前記多数の角度候補の中から最低コスト計測値を決定することで、前記多数の角度候補の中からグローバル最小角度を確定するグローバル最小角度コンポーネントと、
前記水平角度計測値により適合される閾値を利用して前記多数の角度候補の中から多階層的に選択することで、前記多数の角度候補からローカル最小角度を確定するローカル最小角度コンポーネントと、
前記グローバル最小角度と前記ローカル最小角度とをフィルタリングして、デインタレース用に前記対象ピクセルブロックを補間する値を作成する角度フィルタリングコンポーネントと、を備える装置。
【請求項１１】
前記多数の角度候補のうち一の角度の前記コスト計測値は、対象ピクセル対から前記角度の位置にある複数の隣接するライン対間の絶対差の合計である、請求項１０に記載の装置。
【請求項１２】
１以上の前記隣接するライン対は、可変ライン長を有し、前記ライン長は、前記ラインで比較されるピクセル数である、請求項１１に記載の装置。
【請求項１３】
前記多数の角度候補は、同じフレーム内の前記対象ピクセルブロックの１ラインに隣接するライン上のピクセルであり、前記多数の角度候補は、前記対象ピクセルブロックを基準にマイナス１度からプラス１度までの、マイナス１１度を含む全角度範囲に及ぶ、請求項１０から１２のいずれか一項に記載の装置。
【請求項１４】
前記多数の角度候補のうち１以上を省いて前記ローカル最小角度が確定される、請求項１３に記載の装置。
【請求項１５】
前記多数の角度候補の各々のコスト計測値を、９０度から始まる同じプラスまたはマイナスのクラスの次の最大度数と比較した後に、前記ローカル最小角度を選択する条件が充たされるまで、前記比較に基づいて別の比較用の次の最小度数へ分岐することで、前記ローカル最小角度が確定される、請求項１０から１４のいずれか一項に記載の装置。
【請求項１６】

コンピュータに、
空間のみの領域でデインタレースされる対象ピクセルブロックについて多数の角度候補の各々にコスト計測値を、各角度候補についての複数の隣接するライン対の絶対差の合計（ＳＡＤ）に基づいて計算する手順と、
１次Ｓｏｂｅｌの公式を適用することで前記対象ピクセルブロックの水平角度計測値を決定する手順と、
前記多数の角度候補の中から最低コスト計測値を決定することで、前記多数の角度候補の中からグローバル最小角度を確定する手順と、
前記水平角度計測値により適合される閾値を利用して前記多数の角度候補の中から多階層的に選択することで、前記多数の角度候補からローカル最小角度を確定する手順と、
前記グローバル最小角度と前記ローカル最小角度とをフィルタリングして、デインタレース用に前記対象ピクセルブロックを補間する値を作成する手順と、
を実行させる、プログラム。
【請求項１７】
前記多数の角度候補のうち一の角度の前記コスト計測値は、対象ピクセル対から前記角度の位置にある複数の隣接するライン対間の絶対差の合計である、
請求項１６に記載のプログラム。
【請求項１８】
前記複数の隣接するライン対は、可変ライン長を有し、
前記ライン長は、前記ラインで比較されるピクセル数である、
請求項１７に記載のプログラム。
【請求項１９】
前記多数の角度候補は、同じフレーム内の前記対象ピクセルブロックの１ラインに隣接するライン上のピクセルであり、
前記多数の角度候補は、前記対象ピクセルブロックを基準にマイナス１度からプラス１度までの、マイナス１１度を含む全角度範囲に及ぶ、
請求項１６から１８のいずれか一項に記載のプログラム。
【請求項２０】
平均化アルゴリズムまたはメジアン５アルゴリズムのうち少なくとも一つが、前記フィルタリングに用いられる前記グローバル最小角度および前記ローカル最小角度に適用される、
請求項１６から１９のいずれか一項に記載のプログラム。