【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29年1月12日(2017.1.12)

【公表番号】特表2016-517580(P2016-517580A)

【公表日】平成28年6月16日(2016.6.16)

【年通号数】公開・登録公報2016-036

【出願番号】特願2016-501635(P2016-501635)

【国際特許分類】

G 0 6 F 13/00 (2006.01) G 0 6 F 3/048 (2013.01)

[FI]

G 0 6 F 13/00 5 5 0 A G 0 6 F 3/048

【手続補正書】

【提出日】平成28年11月22日(2016.11.22)

【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】

サーバであって、

仮想オブジェクトの3次元モデルを記憶するメモリと、

<u>配信セグメンテーションモジュールによって埋め込まれたハードウェアプロセッサであって、</u>

前記ハードウェアプロセッサは、

<u>前記3次元モデルを複数のセグメントに分割し、前記3次元モデルの各セグメントは</u>、前記仮想オブジェクトの一部に対応し、

前記物理オブジェクトに対する装置の位置及び方位を決定し、

前記物理オブジェクトに対する前記装置の前記位置及び前記方位に基づいて、前記3次元モデルを前記複数のセグメントの第1セグメント及び第2セグメントに分割し、前記第1セグメントは、前記装置から見える前記仮想オブジェクトの部分を含み、前記第2セグメントは、前記装置から見えない前記仮想オブジェクトの部分を含み、

複数の装置から受信する分析データに基づき分析結果を生成し、前記分析結果は、 前記3次元モデルの各特性が相互作用された率および前記3次元モデルの各位置が前記複数の装置により見られた率を識別する、

前記分析結果に基づいて、前記3次元モデルを前記複数のセグメントの第3セグメント及び第4セグメントに分割し、前記第3セグメントに含まれる特性は、前記第4セグメントに含まれる特性よりもよく相互作用し、前記第3セグメントに対応する位置は、前記第4セグメントに対応する位置よりもよく見られる、

前記分析結果に基づいて、または、前記物理オブジェクトに対する前記装置の位置及び方位に基づいて、前記複数のセグメントの順序を配信キューに設定し、前記第1セグメントは前記配信キューの前記第2セグメントの前のキューに入れられ、前記第3セグメントは前記配信キューの前記第4セグメントの前のキューに入れられ、

各セグメントを前記装置へ、前記配信キューの順序で配信し、前記装置は、前記物理オブジェクトの前記3次元モデルと関連する前記物理オブジェクトを認識するように構成される、

を有する、サーバ。

【請求項2】

請求項1に記載のサーバであって、

前記配信セグメンテーションモジュールは、

前記物理オブジェクトの第1の外部から見える表面部に対応する第5セグメントを決 定し、

前記物理オブジェクトの第 2 の外部から見える表面部に対応する第 6 セグメントを決定し、

前記第 5 セグメントが前記装置と前記第 6 セグメントとの間の視線内にあることを決 定し、

前記第6セグメントよりも前に前記デバイスへ前記第5セグメントを配信し、前記第 6セグメントは、前記第5セグメントが前記装置でレンダリングされたのちに、前記装置 でレンダリングされる、

を有する、サーバ。

【請求項3】

請求項1に記載のサーバであって、

前記配信セグメンテーションモジュールは、

第1物理オブジェクトの一部に対応する第5セグメントを決定し、

第2物理オブジェクトの一部に対応する第6セグメントを決定し、

<u>前記第5セグメントが前記装置と前記第6セグメントとの間の視線内にあることを決</u>定し、

前記第6セグメントよりも前に前記デバイスへ前記第5セグメントを配信し、前記第 6セグメントは、前記第5セグメントが前記装置でレンダリングされたのちに、前記装置 でレンダリングされる、

を有する、サーバ。

【請求項4】

請求項1に記載のサーバであって、

前記配信セグメンテーションモジュールは、

前記装置が取り込んだ前記物理オブジェクトに対する前記装置の姿勢推定データと、前記装置が取り込んだ前記物理オブジェクトに対する前記装置の姿勢期間データと、前記装置が取り込んだ前記物理オブジェクトに対する前記装置の姿勢方位データと、前記装置が取り込んだ前記物理オブジェクトに対する前記装置の姿勢相互作用データと、

を受信するように構成される、サーバ。

【請求項5】

コンピュータ実装方法であって、

物理オブジェクトの 3 次元モデルを複数のセグメントに分割し、前記 3 次元モデルの各 セグメントは、前記仮想オブジェクトの一部に対応し、

前記物理オブジェクトに対する装置の位置及び方位を決定し、

前記物理オブジェクトに対する前記装置の前記位置及び前記方位に基づいて、前記3次元モデルを前記複数のセグメントの第1セグメント及び第2セグメントに分割し、前記第1セグメントは、前記装置から見える前記仮想オブジェクトの部分を含み、前記第2セグメントは、前記装置から見えない前記仮想オブジェクトの部分を含み、

<u>複数の装置から受信する分析データに基づき分析結果を生成し、前記分析結果は、</u> 前記3次元モデルの各特性が相互作用された変および前記3次元モデルの各位置が前記

前記3次元モデルの各特性が相互作用された率および前記3次元モデルの各位置が前記複数の装置により見られた率を識別する、

前記分析結果に基づいて、前記3次元モデルを前記複数のセグメントの第3セグメント 及び第4セグメントに分割し、前記第3セグメントに対応する特性は、前記第4セグメントに対応する特性よりもよく操作され、前記第3セグメントに対応する位置は、前記第4セグメントに対応する位置よりもよく見られる、

前記分析結果に基づいて、または、前記物理オブジェクトに対する前記装置の位置及び

方位に基づいて、前記複数のセグメントの順序を配信キューに設定し、前記第 1 セグメントは前記配信キューの前記第 2 セグメントの前のキューに入れられ、前記第 3 セグメントは前記配信キューの前記第 4 セグメントの前のキューに入れられ、

各セグメントを前記装置へ、前記配信キューの順序で配信し、前記装置は、前記物理オブジェクトの前記3次元モデルと関連する前記物理オブジェクトを認識するように構成される、

を有する、方法。

【請求項6】

請求項5に記載の方法であって、

<u>前記物理オブジェクトの第1の外部から見える表面部に対応する第5セグメントを決定</u>し、

<u>前記物理オブジェクトの第2の外部から見える表面部に対応する第6セグメントを決定</u>し、

<u>前記第5セグメントが前記装置と前記第6セグメントとの間の視線内にあることを決定</u>し、

前記第6セグメントよりも前に前記デバイスへ前記第5セグメントを配信し、前記第6セグメントは、前記第5セグメントが前記装置でレンダリングされたのちに、前記装置でレンダリングされる、

をさらに有する、方法。

【請求項7】

請求項5に記載の方法であって、

第1物理オブジェクトの一部に対応する第5セグメントを決定し、

第2物理オブジェクトの一部に対応する第6セグメントを決定し、

<u>前記第5セグメントが前記装置と前記第6セグメントとの間の視線内にあることを決定</u>し、

前記第6セグメントよりも前に前記デバイスへ前記第5セグメントを配信し、前記第6セグメントは、前記第5セグメントが前記装置でレンダリングされたのちに、前記装置でレンダリングされる、

をさらに有する、方法。

【請求項8】

命令を備える非一時的なマシン可読媒体であって、マシンの 1 以上の複数のプロセッサによって実行される場合、前記マシンは、

物理オブジェクトの3次元モデルを複数のセグメントに分割し、前記3次元モデルの各セグメントは、前記仮想オブジェクトの一部に対応し、

前記物理オブジェクトに対する装置の位置及び方位を決定し、

前記物理オブジェクトに対する前記装置の前記位置及び前記方位に基づいて、前記3次元モデルを前記複数のセグメントの第1セグメント及び第2セグメントに分割し、前記第1セグメントは、前記装置から見える前記仮想オブジェクトの部分を含み、前記第2セグメントは、前記装置から見えない前記仮想オブジェクトの部分を含み、

複数の装置から受信する分析データに基づき分析結果を生成し、前記分析結果は、

前記3次元モデルの各特性が相互作用された率および前記3次元モデルの各位置が前記複数の装置により見られた率を識別する、

前記分析結果に基づいて、前記3次元モデルを前記複数のセグメントの第3セグメント 及び第4セグメントに分割し、前記第3セグメントに対応する特性は、前記第4セグメントに対応する特性よりもよく操作され、前記第3セグメントに対応する位置は、前記第4 セグメントに対応する位置よりもよく見られる、

前記分析結果に基づいて、または、前記物理オブジェクトに対する前記装置の位置及び 方位に基づいて、前記複数のセグメントの順序を配信キューに設定し、前記第 1 セグメン トは前記配信キューの前記第 2 セグメントの前のキューに入れられ、前記第 3 セグメント は前記配信キューの前記第 4 セグメントの前のキューに入れられ、

各セグメントを前記装置へ、前記配信キューの順序で配信し、前記装置は、前記物理オ ブジェクトの前記3次元モデルと関連する前記物理オブジェクトを認識するように構成さ れる、

を含むオペレーションを実行させる、非一時的なマシン可読媒体。