

【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17年10月13日(2005.10.13)

【公開番号】特開2004-54610(P2004-54610A)

【公開日】平成16年2月19日(2004.2.19)

【年通号数】公開・登録公報2004-007

【出願番号】特願2002-211408(P2002-211408)

【国際特許分類第7版】

G 0 6 T 7/20

B 2 5 J 19/04

G 0 6 T 1/00

H 0 4 N 7/18

【F I】

G 0 6 T 7/20 B

B 2 5 J 19/04

G 0 6 T 1/00 2 8 0

H 0 4 N 7/18 G

【手続補正書】

【提出日】平成17年5月30日(2005.5.30)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

供給される第1の画像情報に基づき画像内に存在するトラッキング対象を当該画像内において追従するトラッキング処理を行うトラッキング装置において、

上記トラッキング対象のうち、一部の上記トラッキング対象については、所定の頻度で行う第1のループによる上記トラッキング処理を行い、他の上記トラッキング対象については、上記第1のループとは処理頻度が異なる第2のループによる上記トラッキング処理を行うトラッキング処理手段

を具えることを特徴とするトラッキング装置。

【請求項2】

上記第1のループは、速いループであって、上記第2のループは上記第1のループよりも遅いループである

ことを特徴とする請求項1に記載のトラッキング装置。

【請求項3】

上記一部のトラッキング対象は、

第1の外部モジュールにより指定された上記トラッキング対象である

ことを特徴とする請求項1に記載のトラッキング装置。

【請求項4】

上記第1の画像情報に基づいて、それぞれ解像度の異なる複数の第2の画像情報を生成するフィルタ手段

を具え、

上記トラッキング処理手段は、

上記第1の外部モジュールにより指定された上記トラッキング対象については、当該第1の外部モジュールにより当該トラッキング対象について指定された上記解像度の上記第

2の画像情報を用いて、当該第1の外部モジュールにより当該トラッキング対象について指定された頻度で、上記トラッキング処理を実行する
ことを特徴とする請求項3に記載のトラッキング装置。

【請求項5】

上記第1の画像情報に基づいて、それぞれ解像度の異なる複数の第2の画像情報を生成するフィルタ手段

を具え、

上記トラッキング処理手段は、

上記第1の外部モジュールにより指定されていない上記他のトラッキング対象については、最も上記解像度が低い上記第2の画像情報を用いて、頻度を抑えて上記トラッキング処理を実行する

ことを特徴とする請求項3に記載のトラッキング装置。

【請求項6】

上記トラッキング処理手段は、

上記画像内の各上記トラッキング対象にそれぞれ対応させて設けられた当該トラッキング対象の属性情報を記述した第1のリストを有し、当該第1のリストに基づいて対応する上記トラッキング対象に対する上記トラッキング処理を実行すると共に、

上記トラッキング処理時に得られる各上記トラッキング対象の現在の上記属性情報に基づいて、対応する上記第1のリストの上記属性情報を順次更新する

ことを特徴とする請求項1に記載のトラッキング装置。

【請求項7】

上記トラッキング処理手段は、

上記トラッキング処理に関する各種パラメータが記述された第2のリストを有し、当該第2のリストに基づいて上記トラッキング処理を実行すると共に、

上記トラッキング対象に関する所定情報を検出する第2の外部モジュールから与えられる上記情報に基づいて、上記第1及び又は第2のリストを更新する

ことを特徴とする請求項6に記載のトラッキング装置。

【請求項8】

供給される第1の画像情報に基づき画像内に存在するトラッキング対象を当該画像内において追従するトラッキング処理を行うトラッキング方法において、

上記トラッキング対象のうち、一部の上記トラッキング対象については、所定の頻度で行う第1のループによる上記トラッキング処理を行い、他の上記トラッキング対象については、上記第1のループとは処理頻度が異なる第2のループによる上記トラッキング処理を行うトラッキング処理ステップ

を具えることを特徴とするトラッキング方法。

【請求項9】

上記一部のトラッキング対象は、

第1の外部モジュールにより指定された上記トラッキング対象である

ことを特徴とする請求項8に記載のトラッキング方法。

【請求項10】

上記トラッキング処理ステップでは、

上記画像内の各上記トラッキング対象にそれぞれ対応させて設けられた当該トラッキング対象の属性情報を記述した第1のリストに基づいて対応する上記トラッキング対象に対する上記トラッキング処理を実行すると共に、

上記トラッキング処理時に得られる各上記トラッキング対象の現在の上記属性情報に基づいて、対応する上記第1のリストの上記属性情報を順次更新する

ことを特徴とする請求項8に記載のトラッキング方法。

【請求項11】

外部を撮像する撮像手段と、

上記撮像手段から出力される第1の画像情報に基づき画像内に存在するトラッキング対

象を当該画像内において追従するトラッキング処理を行うトラッキング処理手段と
を具え、

上記トラッキング処理手段は、

上記トラッキング対象のうち、一部の上記トラッキング対象については、所定の頻度で
行う第1のループによる上記トラッキング処理を行い、他の上記トラッキング対象につい
ては、上記第1のループとは処理頻度が異なる第2のループによる上記トラッキング処理
を行う

ことを特徴とするロボット装置。

【請求項12】

上記一部のトラッキング対象は、

上記トラッキング処理手段とは異なる第1の内部モジュールにより指定された上記トラ
ッキング対象である

ことを特徴とする請求項11に記載のロボット装置。

【請求項13】

上記トラッキング処理手段は、

上記画像内の各上記トラッキング対象にそれぞれ対応させて設けられた当該トラッキン
グ対象の属性情報を記述した第1のリストを有し、当該第1のリストに基づいて対応する
上記トラッキング対象に対する上記トラッキング処理を実行すると共に、

上記トラッキング処理時に得られる各上記トラッキング対象の現在の上記属性情報に基
づいて、対応する上記第1のリストの上記属性情報を順次更新する

ことを特徴とする請求項11に記載のロボット装置。