【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26年10月30日(2014.10.30)

【公開番号】特開2013-109453(P2013-109453A)
【公開日】平成25年6月6日(2013.6.6)
【年通号数】公開・登録公報2013-028
【出願番号】特願2011-252346(P2011-252346)
【国際特許分類】
Ｇ０６Ｔ　7/00　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０６Ｔ　7/00　３００Ｆ

【手続補正書】
【提出日】平成26年9月16日(2014.9.16)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０００８
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０００８】
上記目的を達成するため、本発明の一態様の画像処理装置は、複数の画像のデータを取得する取得手段と、前記取得手段により取得された複数の画像のデータについて、類似する複数の画素領域を夫々特定する特定手段と、前記特定手段により特定された類似する複数の画素領域同士の座標空間上における距離を夫々算出する距離算出手段と、前記距離算出手段により夫々算出された距離に基づいて、類似判定に用いる閾値を設定する閾値設定手段と、前記距離算出手段により夫々算出された距離のうち、前記閾値設定手段により設定された閾値以下の距離に対応する画素領域同士に基づいて、前記取得手段により取得された前記複数の画像のデータが類似するか否かを判定する類似判定手段と、を備えたことを特徴とする。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００４５
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００４５】
対応点判定部８６は、ベクトル算出部８３により算出された全ての対応点ペアのそれぞれについて、カウント対象となる対応点ペアであるのか、それとも、カウント対象外となる対応点ペアであるのかを判定する。なお、カウント対象となる対応点ペアを、以下、「インライヤ」と呼ぶ。一方、カウント対象とならない対応点ペアを、以下、「アウトライヤ」と呼ぶ。
具体的には、対応点判定部８６は、判定対象となる対応点ペアについてのベクトルの値（対応点ペア間の距離を示す値）が、閾値以下の場合にはインライヤと判定して、閾値を超えている場合にはアウトライヤと判定する。
【手続補正３】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００６７
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００６７】

一方、処理対象の対応点ペアのベクトルの値が閾値を超えている場合には、ステップＳ３７においてＮＯであると判定されて、処理はステップＳ４０に進む。
【手続補正４】
【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】
複数の画像のデータを取得する取得手段と、
前記取得手段により取得された複数の画像のデータについて、類似する複数の画素領域を夫々特定する特定手段と、
前記特定手段により特定された類似する複数の画素領域同士の座標空間上における距離を夫々算出する距離算出手段と、
前記距離算出手段により夫々算出された距離に基づいて、類似判定に用いる閾値を設定する閾値設定手段と、
前記距離算出手段により夫々算出された距離のうち、前記閾値設定手段により設定された閾値以下の距離に対応する画素領域同士に基づいて、前記取得手段により取得された前記複数の画像のデータが類似するか否かを判定する類似判定手段と、
を備えたことを特徴とする画像処理装置。
【請求項２】
前記距離算出手段により夫々算出された座標空間上の距離が、前記閾値設定手段により設定された閾値以下か否かを判定する閾値判定手段を更に備え、
前記類似判定手段は、前記閾値判定手段により閾値以下と判定された前記距離に対応する画素領域同士に基づいて、前記取得手段により取得された前記複数の画像のデータが類似するか否かを判定する、
ことを特徴とする請求項１記載の画像処理装置。
【請求項３】
前記類似判定手段は、前記距離算出手段により夫々算出された座標空間上の距離のうち、前記閾値判定手段により閾値を超えていると判定された距離に対応する画素領域同士は判定の対象から除外して、前記複数の画像のデータが類似するか否かを判定する、
ことを特徴とする請求項２に記載の画像処理装置。
【請求項４】
前記閾値設定手段は、前記距離算出手段により夫々算出された座標空間上の距離の中央値、平均値、最頻値の何れかに基づいて、前記閾値を設定する、
ことを特徴とする請求項１乃至３の何れか１項に記載の画像処理装置。
【請求項５】
画像処理装置が実行する画像処理方法であって、
複数の画像を取得する取得ステップと、
前記取得ステップにより取得された複数の画像間から、類似する複数の画素領域を夫々特定する特定ステップと、
前記特定ステップにより特定された類似する複数の画像領域同士の座標空間上における距離を夫々算出する距離算出ステップと、
前記距離算出ステップにより夫々算出された距離に基づいて、類似判定に用いる閾値を設定する閾値設定ステップと、
前記距離算出ステップにより夫々算出された距離のうち、前記閾値設定ステップにより設定された閾値以下の距離に対応する画素領域同士が類似するか否かを判定する類似判定ステップと、
を含むことを特徴とする画像処理方法。
【請求項６】

コンピュータを、
複数の画像を取得する取得手段と、
前記取得手段により取得された複数の画像間から、類似する複数の画素領域を夫々特定する特定手段、
前記特定手段により特定された類似する複数の画像領域同士の座標空間上における距離を夫々算出する距離算出手段、
前記距離算出手段により夫々算出された距離に基づいて、類似判定に用いる閾値を設定する閾値設定手段、
前記距離算出手段により夫々算出された距離のうち、前記閾値設定手段により設定された閾値以下の距離に対応する画素領域同士が類似するか否かを判定する類似判定手段、
として機能させることを特徴とするプログラム。