【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29年8月31日(2017.8.31)

【公表番号】特表2017-520215(P2017-520215A)
【公表日】平成29年7月20日(2017.7.20)
【年通号数】公開・登録公報2017-027
【出願番号】特願2017-519769(P2017-519769)
【国際特許分類】
Ｈ０４Ｎ　5/232　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｈ０４Ｎ　5/232　９４５

【手続補正書】
【提出日】平成29年7月10日(2017.7.10)
【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】
画像処理方法であって：
画像操作命令を受領する段階であって、前記画像操作命令は回転操作またはズーム操作の少なくとも一方を実行することを含む、段階と；
前記画像操作命令に従って画像に対する操作を実行する段階であって、前記画像は、仕掛け線または幾何学的領域である規則と重ね合わされ、前記規則についての参照オブジェクトを含む、段階と；
前記参照オブジェクトに対する前記規則の相対位置が前記操作の前後で不変なままであるよう前記操作が実行された前記画像上に前記規則を表示する段階とを含む、
方法。
【請求項２】
前記参照オブジェクトに対する前記規則の相対位置が前記操作の前後で不変なままであるよう前記操作が実行された前記画像上に前記規則を表示する段階が：
座標系を確立し、前記操作後の前記座標系における前記規則の座標を計算し；
前記操作後の前記規則の前記座標に従って、前記参照オブジェクトに対する前記規則の相対位置が前記操作の前後で不変なままであるよう、前記操作が実行された前記画像上に前記規則を表示することを含む、
請求項１記載の方法。
【請求項３】
前記操作後の前記規則の座標を計算することが：
回転角またはズーム比の少なくとも一方を含む操作パラメータを計算し；
前記操作パラメータに従って前記操作後の前記規則の前記座標を計算することを含む、
請求項２記載の方法。
【請求項４】
前記画像操作命令は回転操作を実行することであり；
操作パラメータを計算することが：回転角を計算することを含み；
前記操作パラメータに従って前記操作後の前記規則の座標を計算することが：計算された回転角に従って前記操作後の前記規則の前記座標を計算することを含む、
請求項３記載の方法。

【請求項５】
前記計算された回転角に従って前記操作後の前記規則の座標を計算することが：
前記規則における参照点を選択し、操作前の前記参照点の座標を決定し；
前記計算された回転角および前記操作前の前記参照点の前記座標に従って、前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応するドーム・カメラの座標を計算し；
前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応する前記ドーム・カメラの座標に従って、前記操作後の前記参照点の座標を計算し；
前記操作後の前記参照点の前記座標に従って、前記操作後の前記規則の前記座標を決定することを含む、
請求項４記載の方法。
【請求項６】
前記画像操作命令がズーム操作を実行することであり；
操作パラメータを計算することが：ズーム比を計算することを含み；
前記操作パラメータに従って前記操作後の前記規則の座標を計算することが：計算されたズーム比に従って前記操作後の前記規則の前記座標を計算することを含む、
請求項３記載の方法。
【請求項７】
前記画像操作命令が回転操作およびズーム操作を実行することであり；
操作パラメータを計算することが：回転角およびズーム比を計算することを含み；
前記操作パラメータに従って前記操作後の前記規則の座標を計算することが：計算された前記回転角および前記ズーム比に従って前記操作後の前記規則の前記座標を計算することを含む、
請求項３記載の方法。
【請求項８】
計算された前記回転角および前記ズーム比に従って前記操作後の前記規則の座標を計算することが：
前記規則における参照点を選択し、操作前の前記参照点の座標を決定し；
計算された前記回転角および前記ズーム比ならびに前記操作前の前記参照点の前記座標に従って、前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応するドーム・カメラの座標を計算し；
前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応する前記ドーム・カメラの前記座標に従って、前記操作後の前記参照点の座標を計算し；
前記操作後の前記参照点の前記座標に従って、前記操作後の前記規則の前記座標を決定することを含む、
請求項７記載の方法。
【請求項９】
カメラであって、当該カメラは：
画像操作命令を受領するよう構成された中央処理ユニットを有しており、前記画像操作命令は回転操作またはズーム操作の少なくとも一方を実行することを含み、
前記中央処理ユニットはさらに、前記画像操作命令に従って画像に対する操作を実行するよう構成されており、前記画像は、仕掛け線または幾何学的領域である規則と重ね合わされ、前記規則についての参照オブジェクトを含み；
エンコード・プロセッサが、前記参照オブジェクトに対する前記規則の相対位置が前記操作の前後で不変なままであるよう前記中央処理ユニットが前記操作を実行した前記画像上に前記規則を表示するよう構成されている、
カメラ。
【請求項１０】
前記中央処理ユニットがさらに、前記操作後の、事前に確立された座標系における前記規則の座標を計算するよう構成されており；

前記エンコード・プロセッサは具体的には、前記操作後の前記規則の前記座標に従って、前記参照オブジェクトに対する前記規則の相対位置が前記操作の前後で不変なままであるよう前記操作が実行された前記画像上に前記規則を表示するよう構成されている、
請求項９記載のカメラ。
【請求項１１】
前記中央処理ユニットは具体的には：
回転角またはズーム比の少なくとも一方を含む操作パラメータを取得し；
前記操作パラメータに従って、前記操作後の、前記事前に確立された座標系における前記規則の前記座標を計算するよう構成されている、
請求項１０記載のカメラ。
【請求項１２】
当該カメラがさらにモーター制御ボードを有し、
前記画像操作命令が回転操作を実行することであるとき、前記モーター制御ボードは：回転角を計算し、前記中央処理ユニットに計算された回転角を通知するよう構成されており；
前記中央処理ユニットは具体的には、前記モーター制御ボードによって通知された回転角に従って、前記操作後の、前記事前に確立された座標系における前記規則の前記座標を計算するよう構成されている、
請求項１１記載のカメラ。
【請求項１３】
前記中央処理ユニットは具体的には：
操作前の、前記規則における事前に選択された参照点の座標を決定し；
前記計算された回転角および前記操作前の前記参照点の前記座標に従って、前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応するドーム・カメラの座標を計算し；
前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応する前記ドーム・カメラの座標に従って、前記操作後の前記参照点の座標を計算し；
前記操作後の前記参照点の前記座標に従って、前記操作後の前記規則の前記座標を決定するよう構成されている、
請求項１２記載のカメラ。
【請求項１４】
前記エンコード・プロセッサはさらに；
ズーム比を計算するよう構成されており；
前記中央処理ユニットは具体的には、前記エンコード・プロセッサによって計算されたズーム比に従って、前記操作後の前記規則の前記座標を計算するよう構成されている、
請求項１１記載のカメラ。
【請求項１５】
当該カメラはさらにモーター制御ボードを有しており、
前記画像操作命令が回転操作およびズーム操作を実行することであるとき、前記モーター制御ボードは回転角を計算するよう構成され；
前記画像操作命令が回転操作およびズーム操作を実行することであるとき、前記エンコード・プロセッサはさらにズーム比を計算するよう構成され；
前記中央処理ユニットは具体的には、前記モーター制御ボードによって計算された回転角および前記エンコード・プロセッサによって計算されたズーム比に従って前記操作後の前記規則の前記座標を計算するよう構成されている、
請求項１１記載のカメラ。
【請求項１６】
前記中央処理ユニットは具体的には：
前記規則における参照点を選択し、操作前の前記参照点の座標を決定し；
計算された前記回転角および前記ズーム比ならびに前記操作前の前記参照点の前記座標

に従って、前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応するドーム・カメラの座標を計算し；

前記参照点がピクチャー中心に回転させられるときの現在ピクチャーに対応する前記ドーム・カメラの前記座標に従って、前記操作後の前記参照点の座標を計算し；

前記操作後の前記参照点の前記座標に従って、前記操作後の前記規則の前記座標を決定するよう構成されている、

請求項１５記載のカメラ。