

【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】令和 4 年 5 月 24 日 (2022.5.24)

【公開番号】特開 2020-191590 (P2020-191590A)

【公開日】令和 2 年 11 月 26 日 (2020.11.26)

【年通号数】公開・登録公報 2020-048

【出願番号】特願 2019-97071 (P2019-97071)

【国際特許分類】

H 0 4 N 7/18 (2006.01)

G 0 6 T 7/20 (2017.01)

【F I】

H 0 4 N 7/18 D

G 0 6 T 7/20 3 0 0 Z

H 0 4 N 7/18 G

10

【手続補正書】

【提出日】令和 4 年 5 月 16 日 (2022.5.16)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 7】

例えば、点 5 - 3 0 0 5 において検出された人体の向きが、矢印 5 0 5 で示される向きの場合、点 5 - 3 0 0 5 と所定位置 5 0 3 とを結ぶ線分に対する矢印 5 0 5 が示す向きのずれは、点 5 - 3 0 0 5 と所定位置 5 0 2 とを結ぶ線分に対する矢印 5 0 5 が示す向きのずれよりも小さい。従って、図 5 の例では、検出された人体の向き 5 0 5 の近傍に存在するのは所定位置 5 0 3 と判定することができ、所定位置 5 0 3 を追跡結果と関連付ける。滞留単位の計測は、図 4 と同様であるため割愛する。以上のように、追尾結果から所定の位置と関連づけて滞留時間を計測する。

20

30

40

50