

【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 2 年 5 月 7 日 (2020.5.7)

【公開番号】特開 2017-216675 (P2017-216675A)

【公開日】平成 29 年 12 月 7 日 (2017.12.7)

【年通号数】公開・登録公報 2017-047

【出願番号】特願 2017-83376 (P2017-83376)

【国際特許分類】

H 0 4 N 7/18 (2006.01)

H 0 4 N 5/232 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 7/18 D

H 0 4 N 7/18 E

H 0 4 N 5/232 9 9 0

H 0 4 N 7/18 G

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 3 月 26 日 (2020.3.26)

【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】

撮像部のパン、チルト及びズームの少なくともいずれかが外部の入力装置を介した指示に従って制御されて追尾対象が追尾される手動追尾モードにおいて、前記撮像部によって撮影された撮影対象領域の画像の中から前記追尾対象を推定する追尾対象推定部、
を備える、演算処理装置。

【請求項 2】

前記手動追尾モードにおいて、表示装置に表示される画像データであって、前記撮像部によって撮影された撮影対象領域の画像に対して推定された前記追尾対象を示す追尾対象推定枠が重畳された画像データを生成する表示画像データ生成部、を更に備える、
請求項 1 に記載の演算処理装置。

【請求項 3】

追尾モードを、前記手動追尾モードと、指定された追尾対象を追尾するように前記撮像部のパン、チルト及びズームの少なくともいずれかが前記演算処理装置の内部で算出された制御値に従って制御される自動追尾モードと、のいずれかに設定する追尾モード設定部、を更に備え、

前記追尾モード設定部によって前記追尾モードが前記手動追尾モードから前記自動追尾モードに切り替えられた際に前記追尾対象推定部によって推定されていた追尾対象が、前記自動追尾モードにおける追尾対象として指定される、

請求項 1 又は 2 に記載の演算処理装置。

【請求項 4】

前記追尾対象推定部は、前記撮像部によって撮影された撮影対象領域の画像において、前景領域の中で周囲と色が異なる領域を前記追尾対象が存在する領域と推定する、

請求項 1 ~ 3 のいずれか 1 項に記載の演算処理装置。

【請求項 5】

前記追尾対象推定部は、前記撮像部によって撮影された撮影対象領域の画像内で検出さ

れた移動体を前記追尾対象と推定する、

請求項 1 ~ 3 のいずれか 1 項に記載の演算処理装置。

【請求項 6】

前記追尾対象推定部は、前記撮像部によって撮影された撮影対象領域の画像の中から予め設定された外観的な特徴を有する物体を抽出することにより、前記追尾対象を推定する、

請求項 4 又は 5 に記載の演算処理装置。

【請求項 7】

指定された前記追尾対象を追尾するように前記撮像部のパン、チルト及びズームの少なくともいずれかが前記演算処理装置の内部で算出された制御値に従って制御される自動追尾モードにおいて、表示装置に表示される画像データであって、前記撮像部によって撮影された撮影対象領域の画像に対して前記追尾対象を示す追尾対象表示枠が重畳された画像データを生成する表示画像データ生成部、を更に備える、

請求項 1 ~ 6 のいずれか 1 項に記載の演算処理装置。

【請求項 8】

前記撮像部と前記演算処理装置とが同一の装置に搭載される、

請求項 1 ~ 7 のいずれか 1 項に記載の演算処理装置。

【請求項 9】

前記撮像部と前記演算処理装置とは、互いに離れた場所に設置され、ネットワークを介して互いに通信可能に接続される、

請求項 1 ~ 7 のいずれか 1 項に記載の演算処理装置。

【請求項 10】

前記撮像部は、監視用の P T Z カメラに搭載される、

請求項 1 ~ 9 のいずれか 1 項に記載の演算処理装置。

【請求項 11】

前記撮像部は、ドローンに搭載される、

請求項 1 ~ 9 のいずれか 1 項に記載の演算処理装置。

【請求項 12】

プロセッサが、撮像部のパン、チルト及びズームの少なくともいずれかが外部の入力装置を介した指示に従って制御されて追尾対象が追尾される手動追尾モードにおいて、前記撮像部によって撮影された撮影対象領域の画像の中から前記追尾対象を推定すること、を含む、演算処理方法。