

【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19年2月15日(2007.2.15)

【公開番号】特開2005-284471(P2005-284471A)

【公開日】平成17年10月13日(2005.10.13)

【年通号数】公開・登録公報2005-040

【出願番号】特願2004-94516(P2004-94516)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

G 0 6 T 5/00 (2006.01)

H 0 4 N 7/18 (2006.01)

H 0 4 N 1/407 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 C

G 0 6 T 1/00 3 3 0 A

G 0 6 T 1/00 3 3 0 B

G 0 6 T 5/00 1 0 0

H 0 4 N 7/18 J

H 0 4 N 7/18 K

H 0 4 N 1/40 1 0 1 E

B 6 0 R 21/00 6 2 4 C

B 6 0 R 21/00 6 2 4 D

B 6 0 R 21/00 6 2 4 F

【手続補正書】

【提出日】平成18年12月27日(2006.12.27)

【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】

自車前方の物体及び自車前方直近の路面を検出するレーダからの検出情報に基づいて、撮像デバイスによって撮影された自車前方の画像の中から自車前方の先行車認識用画像と前記路面上の白線認識用画像とを取り出す画像処理装置において、

前記レーダによって検出された自車前方の物体の検出情報に従って、前記自車前方の画像の中から当該物体を含む物体画像を取り出し、その物体画像の最低明度値と最高明度値とを検出する第一の明度値検出手段と、

前記レーダによって検出された自車前方直近の路面の検出情報に従って、前記自車前方の画像の中から当該路面を含む路面画像を取り出し、その路面画像の最低明度値と最高明度値とを検出する第二の明度値検出手段と、

前記自車前方の画像の明るさ情報のうち前記物体画像の最低明度値以下と最高明度値以上の情報を切り捨てたものを前記先行車認識用画像として生成する先行車認識用画像生成手段と、

前記自車前方の画像の明るさ情報のうち前記路面画像の最低明度値以下と最高明度値以上の情報を切り捨てたものを前記白線認識用画像として生成する白線認識用画像生成手段

と

を備えたことを特徴とする画像処理装置。

【請求項 2】

自車前方の物体及び自車前方直近の路面を検出するレーダからの検出情報に基づいて、撮像デバイスによって撮影された自車前方の画像の中から自車前方の先行車認識用画像と前記路面上の白線認識用画像とを取り出す画像処理方法において、

前記レーダによって検出された自車前方の物体の検出情報に従って、前記自車前方の画像の中から当該物体を含む物体画像を取り出し、その物体画像の最低明度値と最高明度値とを検出する第一の明度値検出工程と、

前記レーダによって検出された自車前方直近の路面の検出情報に従って、前記自車前方の画像の中から当該路面を含む路面画像を取り出し、その路面画像の最低明度値と最高明度値とを検出する第二の明度値検出工程と、

前記自車前方の画像の明るさ情報のうち前記物体画像の最低明度値以下と最高明度値以上の情報を切り捨てたものを前記先行車認識用画像として生成する先行車認識用画像生成工程と、

前記自車前方の画像の明るさ情報のうち前記路面画像の最低明度値以下と最高明度値以上の情報を切り捨てたものを前記白線認識用画像として生成する白線認識用画像生成工程と

を含むことを特徴とする画像処理方法。

【請求項 3】

前記撮像デバイスは、CMOSカメラであ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 4】

前記撮像デバイスは、CMOSカメラであることを特徴とする請求項 2 記載の画像処理方法。