

【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30年2月1日 (2018.2.1)

【公開番号】特開2016-126509(P2016-126509A)

【公開日】平成28年7月11日 (2016.7.11)

【年通号数】公開・登録公報2016-041

【出願番号】特願2014-266671(P2014-266671)

【国際特許分類】

G 0 6 T 7/20 (2017.01)

A 6 3 B 69/36 (2006.01)

A 6 3 B 69/00 (2006.01)

【F I】

G 0 6 T 7/20 3 0 0 A

A 6 3 B 69/36 5 4 1 W

A 6 3 B 69/00 A

【手続補正書】

【提出日】平成29年12月11日 (2017.12.11)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 6】

上記目的を達成するため、本発明の一態様の報知制御装置は、
物体の一連の動作が撮像された複数の画像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データ中の物体の位置を算出する算出手段と

、
前記算出手段により算出された位置と、前記物体の動作を評価するための基準位置との位置関係を判定する判定手段と、

前記判定手段による判定結果に応じた前記物体の動作の評価に関する報知処理を行う報知制御手段と、

を備えたことを特徴とする。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】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】

物体の一連の動作が撮像された複数の画像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データ中の物体の位置を算出する算出手段と

、
前記算出手段により算出された位置と、前記物体の動作を評価するための基準位置との位置関係を判定する第 1 の判定手段と、

前記第 1 の判定手段による判定結果に応じた前記物体の動作の評価に関する報知処理を行う報知制御手段と、

を備えたことを特徴とする報知制御装置。

【請求項 2】

前記物体の一連の動作における特定の時点の動作の種類を判定する第 2 の判定手段を更に備え、

前記報知制御手段は、前記第 1 の判定手段による判定結果と前記第 2 の判定手段による判定結果とに基づいて、前記物体の動作の評価に関する報知処理を行う、

ことを特徴とする請求項 1 に記載の報知制御装置。

【請求項 3】

前記第 1 の判定手段は、前記位置関係として、前記算出された位置と前記基準位置との間の距離を判定し、

前記報知制御手段は、前記第 1 の判定手段により判定された前記算出された位置と前記基準位置との間の距離に応じて前記物体の動作の評価に関する報知処理を行う、

ことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の報知制御装置。

【請求項 4】

前記算出手段は、前記一連の動作における前記物体の複数の時点の位置を算出し、

前記第 1 の判定手段は、前記算出手段により算出された複数の時点の位置と、前記物体の動作の評価するための複数の基準位置との間の複数の位置関係を判定し、

前記報知制御手段は、前記第 1 の判定手段により判定された複数の位置関係に基づいて、前記物体の動作の評価に関する報知処理を行う、

ことを特徴とする請求項 1 乃至 3 の何れか 1 項に記載の報知制御装置。

【請求項 5】

前記物体の動作の評価するための基準位置は、所定の動作毎に対応した範囲に複数存在する、

ことを特徴とする請求項 1 乃至 4 の何れか 1 項に記載の報知制御装置。

【請求項 6】

前記物体の動作の評価するための基準位置は、線形である、

ことを特徴とする請求項 5 に記載の報知制御装置。

【請求項 7】

前記物体の一連の動作とは、ゴルフのスイングの動作である、

ことを特徴とする請求項 1 乃至 6 の何れか 1 項に記載の報知制御装置。

【請求項 8】

物体の一連の動作が撮像された複数の画像データ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データ中の物体の位置を算出する算出ステップと、

前記算出ステップにより算出された位置と、前記物体の動作の評価するための基準位置との位置関係を判定する判定ステップと、

前記判定ステップによる判定結果に応じた前記物体の動作の評価に関する報知処理を行う報知制御ステップと、

を含むことを特徴とする報知制御方法。

【請求項 9】

物体の一連の動作が撮像された複数の画像データを取得する取得手段、

前記取得手段により取得された複数の画像データ中の物体の位置を算出する算出手段、

前記算出手段により算出された位置と、前記物体の動作の評価するための基準位置との位置関係を判定する判定手段、

前記判定手段による判定結果に応じた前記物体の動作の評価に関する報知処理を行う報知制御手段、

として機能させることを特徴とするプログラム。