

【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 29 年 11 月 24 日 (2017.11.24)

【公開番号】特開 2017-188059 (P2017-188059A)
【公開日】平成 29 年 10 月 12 日 (2017.10.12)
【年通号数】公開・登録公報 2017-039
【出願番号】特願 2016-151879 (P2016-151879)
【国際特許分類】

G 0 6 F 3/01 (2006.01)

【F I】

G 0 6 F 3/01 5 7 0

【手続補正書】

【提出日】平成 29 年 9 月 28 日 (2017.9.28)

【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】

コンピュータに、

基準マーカとオブジェクト識別子との対応関係を示すマーカ情報に基づいて、1 つ又は複数のカメラから連続的に出力される撮像画像から複数の基準マーカを識別し、当該複数の基準マーカから、所定の条件に基づいて少なくとも 1 つの基準マーカを判別する基準マーカ識別部と、

前記判別された少なくとも 1 つの基準マーカのそれぞれについて、当該基準マーカに対応して定められた位置情報によって、前記撮像画像における 1 つ又は複数の構造化マーカの起点を特定する特定部と、

を実現させるためのプログラム。

【請求項 2】

請求項 1 に記載のプログラムであって、

前記基準マーカ識別部は、前記複数の基準マーカのそれぞれの識別精度に応じた前記所定の条件に基づいて、前記少なくとも 1 つの基準マーカを判別する、

プログラム。

【請求項 3】

請求項 1 に記載のプログラムであって、

前記基準マーカ識別部は、前記複数の基準マーカのそれぞれに対応する前記オブジェクト識別子に応じた前記所定の条件に基づいて、前記少なくとも 1 つの基準マーカを判別する、

プログラム。

【請求項 4】

請求項 1 ～ 3 の何れか一項に記載のプログラムであって、

前記コンピュータに、

前記判別された少なくとも 1 つの基準マーカのそれぞれについて、前記起点から連続する前記 1 つ又は複数の構造化マーカの状態を判定する構造化マーカ判定部をさらに実現させるための、

プログラム。

【請求項 5】

請求項 4 に記載のプログラムであって、
前記コンピュータに、
前記判別された少なくとも 1 つの基準マーカのそれぞれについて、当該基準マーカに対応する前記オブジェクト識別子によって識別される対象に対して、当該基準マーカに対応する前記 1 つ又は複数の構造化マーカの前記判定された状態に応じた操作指示を出力する
操作指示部をさらに実現させるための、
プログラム。

【請求項 6】

請求項 4 又は 5 に記載のプログラムであって、
前記コンピュータに、
前記基準マーカに対応して定められる複数の点に基づいて、前記判別された少なくとも 1 つの基準マーカのそれぞれの姿勢を判定する姿勢判定部と、
前記判定された姿勢に基づいて、前記判別された少なくとも 1 つの基準マーカのそれぞれが所定の姿勢となるように前記撮像画像を補正する補正部と、
をさらに実現させ、
前記構造化マーカ判定部は、前記補正された撮像画像において、前記 1 つ又は複数の構造化マーカの状態を判定する、
プログラム。

【請求項 7】

基準マーカとオブジェクト識別子との対応関係を示すマーカ情報に基づいて、1 つ又は複数のカメラから連続的に出力される撮像画像から複数の基準マーカを識別し、当該複数の基準マーカから、所定の条件に基づいて少なくとも 1 つの基準マーカを判別する基準マーカ識別部と、
前記判別された少なくとも 1 つの基準マーカのそれぞれについて、当該基準マーカに対応して定められた位置情報によって、前記撮像画像における 1 つ又は複数の構造化マーカの起点を特定する特定部と、
を備える画像処理装置。