

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2022年10月27日(27.10.2022)



(10) 国際公開番号

WO 2022/224402 A1

(51) 国際特許分類:
H04N 7/18 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2021/016290

(22) 国際出願日: 2021年4月22日(22.04.2021)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(71) 出願人:三菱電機株式会社(MITSUBISHI ELECTRIC CORPORATION) [JP/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目7番3号 Tokyo (JP).

(72) 発明者: 川 浦 健 央 (KAWAURA Takeo); 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目7番3号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP). 加島 隆

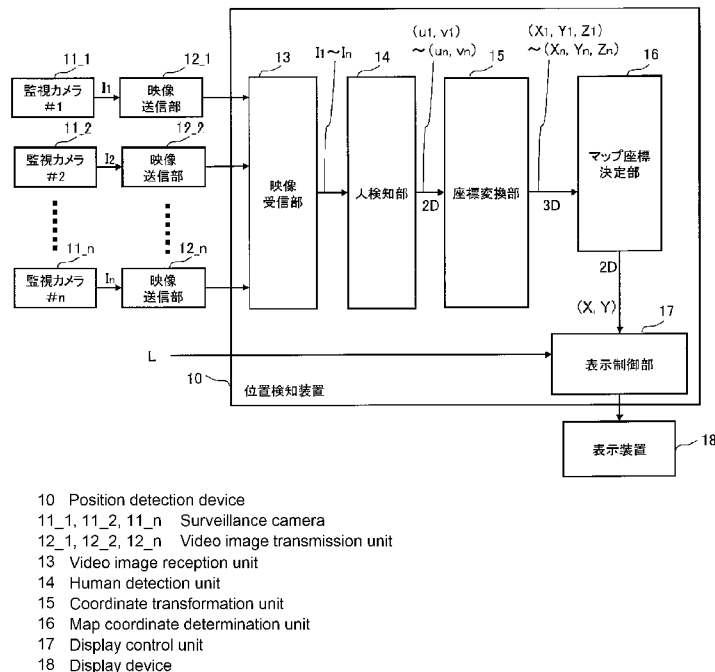
博(KASHIMA Takahiro); 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目7番3号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP). 大澤 壮平(OSAWA Sohei); 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目7番3号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 山形 洋一, 外(YAMAGATA Yoichi et al.); 〒1510053 東京都渋谷区代々木2丁目16番2号 甲田ビル4階 特許業務法人 山形・佐藤特許事務所 Tokyo (JP).

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN,

(54) Title: POSITION DETECTION DEVICE, POSITION DETECTION METHOD, AND POSITION DETECTION PROGRAM

(54) 発明の名称: 位置検知装置、位置検知方法、及び位置検知プログラム



(57) Abstract: A position detection device (10) includes: a human detection unit (14) for receiving a plurality of video images (I_1 to I_n) that have been captured by a plurality of surveillance cameras (11_1 to 11_n), performing processing for detecting a human (90) in each of the plurality of video images (I_1 to I_n), and outputting a plurality of two-dimensional camera coordinates ((u_1, v_1) to (u_n, v_n)) each indicating the position of the detected human (90); a coordinate transformation unit (15) for transforming the plurality of two-dimensional camera

HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, JO, JP, KE, KG, KH,
KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY,
MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ,
NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,
QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,
ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,
US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類：

一 国際調査報告 (条約第21条(3))

coordinates into a plurality of three-dimensional coordinates $((X_1, Y_1, Z_1) \text{ to } (X_n, Y_n, Z_n))$ represented by a common coordinate system determined in advance; a map coordinate determination unit (16) for generating two-dimensional map coordinates (X, Y) on the basis of the plurality of three-dimensional coordinates; and a display control unit (17) for acquiring a map and outputting video data in which positional information of the two-dimensional map coordinates (X, Y) is superimposed on the map.

(57) 要約：位置検知装置 (10) は、複数の監視カメラ (11_1 ~ 11_n) で撮影された複数の映像 (I_1 ~ I_n) を受け取り、前記複数の映像 (I_1 ~ I_n) のそれぞれにおいて人 (90) を検知するための処理を行い、検知された前記人 (90) の位置を示す複数の2次元カメラ座標 $((u_1, v_1) \sim (u_n, v_n))$ を出力する人検知部 (14) と、前記複数の2次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される複数の3次元座標 $((X_1, Y_1, Z_1) \sim (X_n, Y_n, Z_n))$ に変換する座標変換部 (15) と、前記複数の3次元座標に基づいて2次元マップ座標 (X, Y) を生成するマップ座標決定部 (16) と、マップを取得し、前記マップ上に前記2次元マップ座標 (X, Y) の位置情報を重ねた映像データを出力する表示制御部 (17) とを有する。

明 細 書

発明の名称：

位置検知装置、位置検知方法、及び位置検知プログラム

技術分野

[0001] 本開示は、位置検知装置、位置検知方法、及び位置検知プログラムに関する。

背景技術

[0002] 複数の監視カメラの撮影範囲を足し合わせた範囲が対象エリアを漏れなく含むように工場の天井などに複数の監視カメラを備えたシステムの提案がある。このシステムでは、同じ方向を向くように固定された多数の監視カメラの撮影映像に基づいて、対象エリアを移動する人である作業者の位置座標を取得する。例えば、特許文献1を参照。

先行技術文献

特許文献

[0003] 特許文献1：特開2017-34511号公報（例えば、段落0025、図2）

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0004] しかしながら、上記従来のシステムでは、作業者の位置座標を検出するために、同じ方向を向くように設置された多数の監視カメラが必要であるという課題がある。

[0005] 本開示は、上記課題を解決することを可能にする位置検知装置、位置検知方法、及び位置検知プログラムを提供することを目的とする。

課題を解決するための手段

[0006] 本開示の位置検知装置は、複数の監視カメラで撮影された複数の映像を受け取り、前記複数の映像のそれぞれにおいて人を検知するための処理を行い

、検知された前記人の位置を示す複数の２次元カメラ座標を出力する人検知部と、前記複数の２次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される複数の３次元座標に変換する座標変換部と、前記複数の３次元座標に基づいて２次元マップ座標を生成するマップ座標決定部と、マップを取得し、前記マップ上に前記２次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力する表示制御部と、を有することを特徴とする。

[0007] 本開示の他の位置検知装置は、監視カメラで撮影された映像を受け取り、前記映像において人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す２次元カメラ座標を出力する人検知部と、前記２次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される３次元座標に変換する座標変換部と、前記人がモバイル端末を携行している前記モバイル端末の慣性センサの検出値に基づいて前記モバイル端末の位置を示す端末位置座標を計算する端末位置計算部と、前記人が検知されている期間は、前記３次元座標に基づいて２次元マップ座標を算出し、前記人が検知されていない期間は、前記端末位置座標に基づいて前記２次元マップ座標を算出するマップ座標決定部と、マップを取得し、前記マップ上に前記２次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力する表示制御部と、を有することを特徴とする。

[0008] 本開示の更に他の位置検知装置は、監視カメラで撮影された映像を受け取り、前記映像において人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す２次元カメラ座標を出力する人検知部と、前記２次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される３次元座標に変換する座標変換部と、前記人がウェアブルカメラを装着しているときに前記ウェアブルカメラによって撮影されたウェアブルカメラ映像内の機器の銘板の文字列を認識する文字認識部と、認識された前記文字列を機器のレイアウト図面で検索する文字検索部と、認識された前記文字列が前記レイアウト図面で見つかった場合には、見つかった位置に基づいて２次元マップ座標を決定し、認識された前記文字列が前記レイアウト図面で見つからない場合には、前記３次元座標に基づいて前記２次元マップ座標を計算するマップ座標決定部と、マップ

を取得し、前記マップ上に前記２次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力する表示制御部と、を有することを特徴とする。

発明の効果

[0009] 本開示によれば、簡単な構成で作業者の位置座標を検出することが可能である。

図面の簡単な説明

[0010] [図1]実施の形態１に係る位置検知装置の位置検知に用いられる構成である複数の監視カメラを示す図である。

[図2]（Ａ）及び（Ｂ）は、複数の監視カメラによって撮影された複数の映像に基づいて検知された人の２次元座標をマップ上に示す図である。

[図3]実施の形態１に係る位置検知装置の構成を概略的に示す機能ブロック図である。

[図4]実施の形態１に係る位置検知装置のハードウェア構成を示す図である。

[図5]実施の形態１に係る位置検知装置の人検知部の処理を示すフローチャートである。

[図6]実施の形態１に係る位置検知装置の２次元／３次元座標変換部の処理を示すフローチャートである。

[図7]実施の形態１に係る位置検知装置のマップ座標決定部の処理を示すフローチャートである。

[図8]実施の形態２に係る位置検知装置の位置検知に用いられる構成である監視カメラとモバイル端末とを示す図である。

[図9]（Ａ）は、監視カメラによって撮影された映像に基づいて検知された人の２次元座標をマップ上に示す図であり、（Ｂ）は、歩行者自律航法（ＰＤＲ）によって検知された人の２次元座標をマップ上に示す図である。

[図10]実施の形態２に係る位置検知装置の構成を概略的に示す機能ブロック図である。

[図11]実施の形態２に係る位置検知装置の座標計算部の処理を示すフローチャートである。

[図12]実施の形態2に係る位置検知装置のマップ座標決定部の処理を示すフローチャートである。

[図13]実施の形態3に係る位置検知装置の位置検知に用いられる構成である監視カメラとウェアブルカメラとを示す図である。

[図14] (A) は、計器盤、計器、及び銘板の例を示す図であり、(B) は、銘板の映像によって検知された2次元マップ座標をマップ上に示す図である。

[図15]実施の形態3に係る位置検知装置の構成を概略的に示す機能ブロック図である。

[図16]実施の形態3に係る位置検知装置の文字認識部の処理を示すフローチャートである。

[図17]実施の形態3に係る位置検知装置の文字検索部の処理を示すフローチャートである。

発明を実施するための形態

[0011] 以下に、実施の形態に係る位置検知装置、位置検知方法、及び位置検知プログラムを、図面を参照しながら説明する。以下の実施の形態は、例にすぎず、実施の形態を適宜組み合わせること及び各実施の形態を適宜変更することが可能である。なお、各図において、同一又は同様の構成には、同じ符号が付されている。

[0012] 実施の形態1.

図1は、実施の形態1に係る位置検知装置10の位置検知に用いられる構成である複数の監視カメラ11_1～11_n (nは正の整数)を示す図である。監視カメラ11_1～11_nは、予め定められたエリア80に設置されている。エリア80には、計器盤40及び機械50が置かれている。監視カメラ11_1～11_nは、固定カメラである。監視カメラ11_1～11_nは、旋回可能なPTZカメラであってもよいが、この場合には、カメラパラメータを位置検知装置10に通知する機能を備える必要がある。監視カメラ11_1～11_nは、撮影範囲R1～Rnをそれぞれ撮影して、

映像 $I_1 \sim I_n$ を位置検知装置 10 に送信する。位置検知装置 10 は、映像 $I_1 \sim I_n$ に基づいて、人 90 の 2 次元 (2D) マップ座標 (X, Y) を計算して、エリア 80 のマップ 81 に 2D マップ座標 (X, Y) を示す情報を、表示装置に表示させるための映像データを生成する。エリアは、例えば、工場内である。人 90 は、例えば、作業者である。

[0013] 図 2 (A) 及び (B) は、複数の監視カメラ 11__1 ~ 11__n によって撮影された複数の映像 $I_1 \sim I_n$ に基づいて検知された人 90 の 2D マップ座標 (X, Y) をエリア 80 のマップ 81 上に示す図である。図 2 (A) は、3 台の監視カメラ 11__1、11__2、11__n によって 2D マップ座標 (X, Y) が計算された例を示し、図 2 (B) は、2 台の監視カメラ 11__1、11__n によって 2D マップ座標 (X, Y) が計算された例を示す。図 2 (A) 及び (B) におけるエリア 80 のマップ 81 は、外部の記憶装置から取得される。ただし、マップ 81 は、位置検知装置 10 内の記憶装置に記憶されてもよい。

[0014] 図 3 は、実施の形態 1 に係る位置検知装置 10 の構成を概略的に示す機能ブロック図である。位置検知装置 10 は、実施の形態 1 に係る位置検知方法を実施することができる装置である。位置検知装置 10 は、位置検知プログラムを実行することによって実施の形態 1 に係る位置検知方法を実施することができる。図 3 に示されるように、位置検知装置 10 は、映像受信部 13 と、人検知部 14 と、座標変換部 15 と、マップ座標決定部 16 と、表示制御部 17 とを有する。

[0015] 映像受信部 13 は、複数の監視カメラ 11__1 ~ 11__n で撮影され映像送信部 12__1 ~ 12__n から送信された複数の映像 $I_1 \sim I_n$ を受信し、映像 $I_1 \sim I_n$ を人検知部 14 に出力する。映像受信部 13 は、通信回路又は通信インタフェースとも呼ばれる。

[0016] 人検知部 14 は、映像 $I_1 \sim I_n$ を受け取り、映像 $I_1 \sim I_n$ のそれぞれにおいて人 90 を検知するための処理を行い、検知された人 90 の位置を示す複数の 2 次元 (2D) カメラ座標 (u_1, v_1) ~ (u_n, v_n) を出力する。2

Dカメラ座標 $(u_1, v_1) \sim (u_n, v_n)$ の座標系は、互いに異なる。

[0017] 座標変換部15は、2次元(2D)座標を3次元(3D)座標に変換する座標変換部である。座標変換部15は、複数の2Dカメラ座標 $(u_1, v_1) \sim (u_n, v_n)$ を、予め定められた共通の座標系で表される複数の3D座標 $(X_1, Y_1, Z_1) \sim (X_n, Y_n, Z_n)$ に変換する。共通の座標系は、例えば、世界座標系である。

[0018] マップ座標決定部16は、複数の3D座標 $(X_1, Y_1, Z_1) \sim (X_n, Y_n, Z_n)$ に基づいて2Dマップ座標 (X, Y) を生成する。マップ座標決定部16は、複数の3D座標 $(X_1, Y_1, Z_1) \sim (X_n, Y_n, Z_n)$ の座標値の加算平均を用いて2Dマップ座標 (X, Y) を算出する。

[0019] 表示制御部17は、エリア80のマップ81上に2Dマップ座標 (X, Y) の位置情報を重ねた映像データを出力する。表示装置18は、エリア80のマップ81及び2Dマップ座標 (X, Y) の位置情報を表示する。図3の例では、マップ81は、外部の記憶装置から取得したマップ情報Lに基づいて表示される。

[0020] 図4は、実施の形態1に係る位置検知装置10のハードウェア構成を示す図である。図4に示されるように、位置検知装置10は、CPU(Central Processing Unit)などのプロセッサ101、揮発性の記憶装置であるメモリ102、ハードディスクドライブ(HDD)又はソリッドステートドライブ(SSD)などの不揮発性の記憶装置103と、外部と通信を行う通信部104とを有する。メモリ102は、例えば、RAM(Random Access Memory)などの、揮発性の半導体メモリである。

[0021] 位置検知装置10の各機能は、処理回路により実現される。処理回路は、専用のハードウェアであっても、メモリ102に格納されるプログラムを実行するプロセッサ101であってもよい。プロセッサ101は、処理装置、演算装置、マイクロプロセッサ、マイクロコンピュータ、及びDSP(Digital Signal Processor)のいずれであってもよい。

。

[0022] 処理回路が専用のハードウェアである場合、処理回路は、例えば、単一回路、複合回路、プログラム化したプロセッサ、並列プログラム化したプロセッサ、ASIC (Application Specific Integrated Circuit)、FPGA (Field-Programmable Gate Array)、又はこれらのうちのいずれかを組み合わせたものである。

[0023] 処理回路がプロセッサ101である場合、位置検出プログラムは、ソフトウェア、ファームウェア、又はソフトウェアとファームウェアとの組み合わせにより実現される。ソフトウェア及びファームウェアは、プログラムとして記述され、メモリ102に格納される。プロセッサ101は、メモリ102に記憶された位置検出プログラムを読み出して実行することにより、図3に示される各部の機能を実現する。

[0024] なお、位置検知装置10は、一部を専用のハードウェアで実現し、一部をソフトウェア又はファームウェアで実現するようにしてもよい。このように、処理回路は、ハードウェア、ソフトウェア、ファームウェア、又はこれらのうちのいずれかの組み合わせによって、上述の各機能を実現することができる。

[0025] 図5は、実施の形態1に係る位置検知装置10の人検知部14の処理を示すフローチャートである。人検知部14は、先ず、映像 $l_1 \sim l_n$ を受信する(ステップS11)。次に、人検知部14は、各フレームの画像91において検知窓92を順次移動させて、人90の検知のための処理を行う(ステップS12~S14)。具体的には、人検知部14は、各フレームの画像91において検知窓92を順次移動させて、局所領域における輝度(色、明るさ)の勾配方向をヒストグラム化した特徴量であるHOG (Histograms of Oriented Gradients) 特徴量の算出し、教師あり学習を用いるパターン認識モデルであるSVM (Support Vector Machine) による判定を行い、人90を検知できたかど

うかを判断する処理（ステップS 1 2～S 1 5）を繰り返す。次に、人検知部 1 4 は、人 9 0 の 2 D 座標である 2 D カメラ座標（ u ， v ）を出力する。

[0026] 図 6 は、実施の形態 1 に係る位置検知装置 1 0 の座標変換部 1 5 の処理を示すフローチャートである。まず、座標変換部 1 5 は、人検知部 1 4 から撮影映像上の人 9 0 の 2 D カメラ座標（ u ， v ）を受け取り（ステップS 2 1）、監視カメラの位置・姿勢情報を示す $[R | t]$ を取得し（ステップS 2 2）、監視カメラの内部パラメータ A を取得する（ステップS 2 3）。次に、以下の式（1）により、透視投影の逆変換を実行する（ステップS 2 4）。

[0027] [数1]

$$\begin{pmatrix} u \\ v \\ 1 \end{pmatrix} = A [R | \vec{t}] \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix} \quad (1)$$

[0028] ここで、
[数2]

A

は、監視カメラの内部パラメータであり、
[数3]

$[R | \vec{t}]$

は、監視カメラの外部パラメータである。

[0029] 次に、座標変換部 1 5 は、人 9 0 の 3 D 座標（ X ， Y ， Z ）を出力する。

[0030] 図 7 は、実施の形態 1 に係る位置検知装置 1 0 のマップ座標決定部 1 6 の処理を示すフローチャートである。マップ座標決定部 1 6 は、監視カメラ # 1 の映像による 3 D 座標（ X_1 ， Y_1 ， Z_1 ）、監視カメラ # 2 の映像による 3 D 座標（ X_2 ， Y_2 ， Z_2 ）、…、監視カメラ # n の映像による 3 D 座標（ X_n ， Y_n ， Z_n ）を取得する（ステップS 3 1～S 3 3）。

[0031] 次に、マップ座標決定部 16 は、3D 座標 $(X_1, Y_1, Z_1) \sim (X_n, Y_n, Z_n)$ のうちの値を持つ座標の個数（うなわち、カウント値 M ）をカウントする。

[0032] 次に、マップ座標決定部 16 は、3D 座標 $(X_1, Y_1, Z_1) \sim (X_n, Y_n, Z_n)$ の値から、以下の式で示される加重平均の算出式を用いて、2D マップ座標 (X, Y) の値を出力する。

[0033] [数4]

$$X = \frac{\text{Sum}(X_1 + X_2 + \dots + X_n)}{M}$$

$$Y = \frac{\text{Sum}(Y_1 + Y_2 + \dots + Y_n)}{M}$$

[0034] 次に、マップ座標決定部 16 は、2D マップ座標 (X, Y) の値を出力する。

[0035] 以上に説明したように、実施の形態 1 に係る位置検知装置 10、位置検知方法、又は位置検知プログラムを用いれば、位置・姿勢の異なる複数の監視カメラ 11_1 ~ 11_n の映像 $l_1 \sim l_n$ に基づいて、人 90 の位置を検知することができる。

[0036] また、複数の監視カメラ 11_1 ~ 11_n を用いることによって、位置検知の精度を高めることができる。

[0037] また、複数の監視カメラ 11_1 ~ 11_n のカメラパラメータは、共通である必要はないので、既存の監視カメラの映像を用いて人の位置を精度よく検出できる。

[0038] 実施の形態 2.

図 8 は、実施の形態 2 に係る位置検知装置 20 の位置検知に用いられる構成である監視カメラ 11_1 ~ 11_n とモバイル端末 21 とを示す図である。モバイル端末 21 は、検知対象である人 90 によって携行される。1 台以上の監視カメラ 11_1 ~ 11_n は、計器盤 40 及び機械 50 が置かれた、予め定められたエリア 80 に設置されている。監視カメラ 11_1 ~ 1

1__nは、既存のカメラであってもよい。監視カメラ11__1～11__nは、撮影範囲R1～Rnをそれぞれ撮影して、映像I₁～I_nを位置検知装置20に送信する。位置検知装置20は、映像I₁～I_nに基づいて、人90の2Dマップ座標(X, Y)を計算して、エリア80のマップ81に2Dマップ座標(X, Y)を示す情報を、表示装置18に表示させるための映像データを生成する。

[0039] 図9(A)は、監視カメラ11__1～11__nによって撮影された映像I₁～I_nに基づいて検知された人90の2Dマップ座標(X, Y)をエリア80のマップ81上に示す図である。図9(B)は、歩行者自律航法(PDR)によって検知された人90の2D座標(X_p, Y_p)に基づく2Dマップ座標(X, Y)をエリア80のマップ81上に示す図である。図9(A)は、2台の監視カメラ11__1、11__nによって2Dマップ座標(X, Y)が計算された例を示す。図9(B)は、人90が監視カメラの撮影範囲外に移動した後に、PDRによる位置計算が行われ、位置計算の結果得られた2Dマップ座標(X, Y)を示す。

[0040] 図10は、実施の形態2に係る位置検知装置20の構成を概略的に示す機能ブロック図である。位置検知装置20は、実施の形態2に係る位置検知方法を実施することができる装置である。位置検知装置20は、位置検知プログラムを実行することによって実施の形態2に係る位置検知方法を実施することができる。図3に示されるように、位置検知装置20は、映像受信部13と、人検知部14と、座標変換部15と、検出値受信部23と、端末位置計算部24と、マップ座標決定部16aと、表示制御部17とを有する。位置検知装置20のハードウェア構成は、図4のものと同様である。

[0041] 映像受信部13は、1台以上の監視カメラ11__1で撮影され、映像送信部12__1から送信された映像I₁を受信し、映像I₁を人検知部14に渡す。人検知部14は、映像I₁を受け取り、映像I₁において人90を検知するための処理を行い、検知された人90の位置を示す2Dカメラ座標(u₁, v₁)を出力する。座標変換部15は、2D/3D座標変換部である。座標変換

部 15 は、2D カメラ座標 (u_1, v_1) を、予め定められた共通の座標系で表される 3D 座標 (X_1, Y_1, Z_1) に変換する。

[0042] 検出値受信部 23 は、人 90 が携帯しているモバイル端末 21 の慣性センサ 21a のセンサ値である検出値を受信して端末位置計算部 24 に出力する。慣性センサ 21a は、例えば、直交する 3 軸方向の並進運動と、回転運動とを検出することができる装置である。一般に、慣性センサは、加速度センサ [m/s^2] により並進運動を検出し、角速度 (ジャイロ) センサ [deg/sec] により回転運動を検出する装置である。

[0043] 端末位置計算部 24 は、モバイル端末 21 の位置を示す端末位置座標 (X_p, Y_p) を計算する。

[0044] マップ座標決定部 16a は、人 90 が検知されている期間は、3D 座標に基づいて 2D マップ座標 (X, Y) を算出し、人 90 が検知されていない期間は、端末位置座標 (X_p, Y_p) に基づいて 2D マップ座標 (X, Y) を算出する。

[0045] 表示制御部 17 は、エリア 80 のマップ 81 上に 2D マップ座標 (X, Y) の位置情報を重ねた映像データを出力する。表示装置 18 は、エリア 80 のマップ 81 及び 2D マップ座標 (X, Y) の位置情報を表示する。マップ 81 は、外部の記憶装置から取得したマップ情報 L に基づいて表示される。

[0046] 図 11 は、実施の形態 2 に係る位置検知装置 20 の端末位置計算部 24 の処理を示すフローチャートである。図 11 において、端末位置計算部 24 は、検出値から、回転行列を計算し (ステップ S42)、モバイル端末 21 の姿勢を変換し (ステップ S43)、モバイル端末 21 の加速度を計算し (ステップ S44)、加速度を二重積分することで変位を計算し (ステップ S45)、この変位に基づいて端末位置座標 (X_p, Y_p) を出力する (ステップ S45)。端末位置計算部 24 は、以上の処理 (ステップ S42~S46) を、例えば、監視カメラによる位置検出が再開されるまで繰り返す (ステップ S41)。

[0047] 図 12 は、実施の形態 2 に係る位置検知装置 20 のマップ座標決定部 16

aの処理を示すフローチャートである。マップ座標決定部16aは、ループ処理（ステップS51）において、映像を受け取り、人90が検知されれば（ステップS53においてYES）、映像に基づく2Dマップ座標（X，Y）を出力し（ステップS54）、人が検知されなければ（ステップS53においてNO）、慣性センサ21aの検出値に基づいてPDRで得られた端末位置座標（ X_p ， Y_p ）を2Dマップ座標（X，Y）として出力する（ステップS55）。

[0048] 以上に説明したように、実施の形態2に係る位置検知装置20、位置検知方法、又は位置検知プログラムを用いれば、1台以上の監視カメラの映像に基づいて人90の位置を検知できるときには、映像 l_1 などに基づく比較的精度のよい方法で2Dマップ座標（X，Y）を出力し、人90が撮影範囲外にいるときには、慣性センサ21aの検出値に基づいて計算された端末位置座標を2Dマップ座標（X，Y）として出力することができる。

[0049] また、PDRの計算結果を過去の計算結果と比較し、所定値以上の誤差がある場合には、精度が低いことを通知する、などの対策を講じれば、比較的精度の低いPDRを用いた位置検知のデメリットを軽減できる。

[0050] 実施の形態3.

図13は、実施の形態3に係る位置検知装置30の位置検知に用いられる構成である監視カメラ11__1～11__nとウェアブルカメラ31とを示す図である。ウェアブルカメラ31は、人90である作業者の視線方向を撮影する小型のカメラであり、スマートグラスとも呼ばれる。ウェアブルカメラ31は、人90によって携行される。1台以上の監視カメラ11__1～11__nは、計器盤40及び機械50が置かれた、予め定められたエリア80に設置されている。監視カメラ11__1～11__nは、既存のカメラであってもよい。監視カメラ11__1～11__nは、撮影範囲 $R_1 \sim R_n$ をそれぞれ撮影して、映像 $l_1 \sim l_n$ を位置検知装置10に送信する。位置検知装置10は、映像 $l_1 \sim l_n$ に基づいて、人90の2Dマップ座標（X，Y）を計算して、エリア80のマップ81に2Dマップ座標（X，Y）を示す情報を、表

示装置に表示させるための映像情報を生成する。

[0051] 図14(A)は、計器盤40、計器などの機器41、及び銘板42の例を示す図であり、図14(B)は、銘板42の映像によって認識された文字列43に基づいて2Dマップ座標(X, Y)をエリア80のマップ81上に表示する図である。

[0052] 図15は、実施の形態3に係る位置検知装置30の構成を概略的に示す機能ブロック図である。位置検知装置30は、実施の形態3に係る位置検知方法を実施することができる装置である。位置検知装置30は、位置検知プログラムを実行することによって位置検知方法を実施することができる。図15に示されるように、位置検知装置30は、映像受信部13と、人検知部14と、座標変換部15と、映像受信部33と、文字認識部34と、文字検索部35と、マップ座標決定部16bと、表示制御部17とを有する。位置検知装置30のハードウェア構成は、図4のものと同様である。

[0053] 人検知部14は、監視カメラ11__1で撮影された映像 I_1 を受け取り、映像 I_1 において人90を検知するための処理を行い、検知された人90の位置を示す2Dカメラ座標(u_1 , v_1)を出力する。

[0054] 座標変換部(15)は、2Dカメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される3D座標(X_1 , Y_1 , Z_1)に変換する。

[0055] 文字認識部34は、人90がウェアブルカメラ31を装着しているときにウェアブルカメラ31によって撮影されたウェアブルカメラ映像 I_w 内の機器41の銘板42の文字列(43)を認識する。

[0056] 文字検索部35は、認識された文字列43をエリア80の機器のレイアウト図面(例えば、機器レイアウトが記載されたマップ81)で検索する。

[0057] マップ座標決定部16bは、認識された文字列43がレイアウト図面で見つかった場合には、見つかった位置に基づいて2Dマップ座標(X, Y)を決定し、認識された文字列43がレイアウト図面で見つからない場合には、3D座標に基づいて2Dマップ座標(X, Y)を計算する。

[0058] 表示制御部17は、エリア80のマップ81上に2Dマップ座標(X, Y

）の位置情報を重ねた映像データを出力する。

[0059] 図16は、実施の形態3に係る位置検知装置30の文字認識部34の処理を示すフローチャートである。文字認識部34は、文字列領域を検知し（ステップS61）、文字列領域を1文字の領域に分割し（ステップS62）、文字パターンを照合し（ステップS63）、1文字を確定し（ステップS64）、次の1文字があるかどうかを判断する（ステップS65）。次の一文字がある場合（ステップS65においてYES）、文字認識部34は、ステップS63～S65を繰り返す。次の一文字がない場合（ステップS65においてNO）、文字認識部34は、文字列を出力する（ステップS66）。

[0060] 図17は、実施の形態3に係る位置検知装置30の文字検索部35の処理を示すフローチャートである。文字検索部35は、エリア80のマップ81のレイアウト図面を取得し（ステップS71）、文字列を取得し（ステップS72）、文字列に一致する文字列をレイアウト図面で検索する（ステップS73）。一致する文字列がある場合は（ステップS74においてYES）、文字検索部35は、該当文字列を2D座標に変換し（ステップS75）、人の位置を示す2Dマップ座標（X，Y）を出力する。一致する文字列がない場合は（ステップS74においてNO）、文字検索部35は、文字検索を終了する。

[0061] 以上に説明したように、実施の形態3に係る位置検知装置30、位置検知方法、又は位置検知プログラムを用いれば、ウェアブルカメラ31の映像に基づき、銘板42の文字列43が見つければ、その銘板42の位置を2Dマップ座標（X，Y）として出力し、銘板42の文字列43が見つからない場合は、監視カメラの映像に基づいて、人90の位置を2Dマップ座標（X，Y）として出力する。このような制御により、位置検出の精度を向上させることができる。つまり、撮影映像の計算結果より銘板42の位置を優先して位置検知に使用するので、位置検出精度を向上させることができる。

[0062] また、人が撮影範囲外にいるときであっても、ウェアブルカメラ31の映像に基づき座標を計算することができる。

符号の説明

[0063] 10、20、30 位置検知装置、 11__1～11__n 監視カメラ、
14 人検知部、 15 座標変換部、 16、16a、16b マップ
座標決定部、 17 表示制御部、 18 表示装置、 21 モバイル端
末、 21a 慣性センサ、 24 端末位置計算部、 31 ウェラブル
カメラ、 34 文字認識部、 35 文字検索部、 41 機器（計器）
、 42 銘板、 43 文字列、 90 人、 $l_1 \sim l_n$ 映像、 l_w
ウェアブルカメラ映像、 $(u_1, v_1) \sim (u_n, v_n)$ 2次元カメラ座標
（2Dカメラ画像）、 $(X_1, Y_1, Z_1) \sim (X_n, Y_n, Z_n)$ 3次元座
標（3D座標）、 (X, Y) 2次元マップ座標（2Dマップ座標）、
 (X_p, Y_p) 端末位置座標、 (X_w, Y_w) ウェラブルカメラ座標。

請求の範囲

- [請求項1] 複数の監視カメラで撮影された複数の映像を受け取り、前記複数の映像のそれぞれにおいて人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す複数の2次元カメラ座標を出力する人検知部と、
前記複数の2次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される複数の3次元座標に変換する座標変換部と、
前記複数の3次元座標に基づいて2次元マップ座標を生成するマップ座標決定部と、
マップを取得し、前記マップ上に前記2次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力する表示制御部と、
を有することを特徴とする位置検知装置。
- [請求項2] 前記マップ座標決定部は、前記複数の3次元座標の座標値の加算平均を用いて前記2次元マップ座標を算出することを特徴とする請求項1に記載の位置検知装置。
- [請求項3] 前記人が携帯しているモバイル端末の慣性センサの検出値に基づいて前記モバイル端末の位置を示す端末位置座標を計算する端末位置計算部を更に有し、
前記マップ座標決定部は、
前記人が検知されている期間は、前記複数の3次元座標に基づいて前記2次元マップ座標を算出し、
前記人が検知されていない期間は、前記端末位置座標に基づいて前記2次元マップ座標を算出する、
ことを特徴とする請求項1又は2に記載の位置検知装置。
- [請求項4] 前記端末位置計算部は、歩行者自律航法を用いて前記端末位置座標を計算することを特徴とする請求項3に記載の位置検知装置。
- [請求項5] 前記人が装着しているウェアブルカメラによって撮影されたウェアブルカメラ映像内の機器の銘板の文字列を認識する文字認識部と、

認識された前記文字列を前記機器のレイアウト図面で検索する文字
検索部と、

を更に有し、

前記マップ座標決定部は、

前記文字列が前記レイアウト図面で見つかった場合には、見つかった位置に基づいて前記2次元マップ座標を決定し、

認識された前記文字列が前記レイアウト図面で見つからない場合には、前記複数の3次元座標に基づいて前記2次元マップ座標を生成する、

ことを特徴とする請求項1又は2に記載の位置検知装置。

[請求項6]

監視カメラで撮影された映像を受け取り、前記映像において人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す2次元カメラ座標を出力する人検知部と、

前記2次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される3次元座標に変換する座標変換部と、

前記人がモバイル端末を携帯している前記モバイル端末の慣性センサの検出値に基づいて前記モバイル端末の位置を示す端末位置座標を計算する端末位置計算部と、

前記人が検知されている期間は、前記3次元座標に基づいて2次元マップ座標を算出し、前記人が検知されていない期間は、前記端末位置座標に基づいて前記2次元マップ座標を算出するマップ座標決定部と、

マップを取得し、前記マップ上に前記2次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力する表示制御部と、

を有することを特徴とする位置検知装置。

[請求項7]

前記端末位置計算部は、歩行者自律航法を用いて前記端末位置座標を計算する

ことを特徴とする請求項6に記載の位置検知装置。

[請求項8] 監視カメラで撮影された映像を受け取り、前記映像において人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す2次元カメラ座標を出力する人検知部と、

前記2次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される3次元座標に変換する座標変換部と、

前記人がウェアブルカメラを装着しているときに前記ウェアブルカメラによって撮影されたウェアブルカメラ映像内の機器の銘板の文字列を認識する文字認識部と、

認識された前記文字列を前記機器のレイアウト図面で検索する文字検索部と、

認識された前記文字列が前記レイアウト図面で見つかった場合には、見つかった位置に基づいて2次元マップ座標を決定し、認識された前記文字列が前記レイアウト図面で見つからない場合には、前記3次元座標に基づいて前記2次元マップ座標を計算するマップ座標決定部と、

マップを取得し、前記マップ上に前記2次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力する表示制御部と、

を有することを特徴とする位置検知装置。

[請求項9] 前記マップ座標決定部は、前記監視カメラに前記人が映っていないと判断した場合に、前記監視カメラの撮影範囲に移動する旨のメッセージを前記人に送信する

ことを特徴とする請求項1から8のいずれか1項に記載の位置検知装置。

[請求項10] 位置検知装置によって実行される位置検知方法であって、

複数の監視カメラで撮影された複数の映像を受け取り、前記複数の映像のそれぞれにおいて人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す複数の2次元カメラ座標を出力するステップと、

前記複数の2次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表

される複数の3次元座標に変換するステップと、

前記複数の3次元座標に基づいて2次元マップ座標を生成するステップと、

マップを取得し、前記マップ上に前記2次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力するステップと、

を有することを特徴とする位置検知方法。

[請求項11]

位置検知装置によって実行される位置検知方法であって、

監視カメラで撮影された映像を受け取り、前記映像において人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す2次元カメラ座標を出力するステップと、

前記2次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される3次元座標に変換するステップと、

前記人がモバイル端末を携帯している前記モバイル端末の慣性センサの検出値に基づいて前記モバイル端末の位置を示す端末位置座標を計算するステップと、

前記人が検知されている期間は、前記3次元座標に基づいて2次元マップ座標を算出し、前記人が検知されていない期間は、前記端末位置座標に基づいて前記2次元マップ座標を算出するステップと、

マップを取得し、前記マップ上に前記2次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力するステップと、

を有することを特徴とする位置検知方法。

[請求項12]

位置検知装置によって実行される位置検知方法であって、

監視カメラで撮影された映像を受け取り、前記映像において人を検知するための処理を行い、検知された前記人の位置を示す2次元カメラ座標を出力するステップと、

前記2次元カメラ座標を、予め定められた共通の座標系で表される3次元座標に変換するステップと、

前記人がウェアラブルカメラを装着しているときに前記ウェアラブルカ

メラによって撮影されたウェアブルカメラ映像内の機器の銘板の文字列を認識するステップと、

認識された前記文字列と前記機器のレイアウト図面に含まれる文字列との照査の結果に基づいて、前記人の位置を検索するステップと、

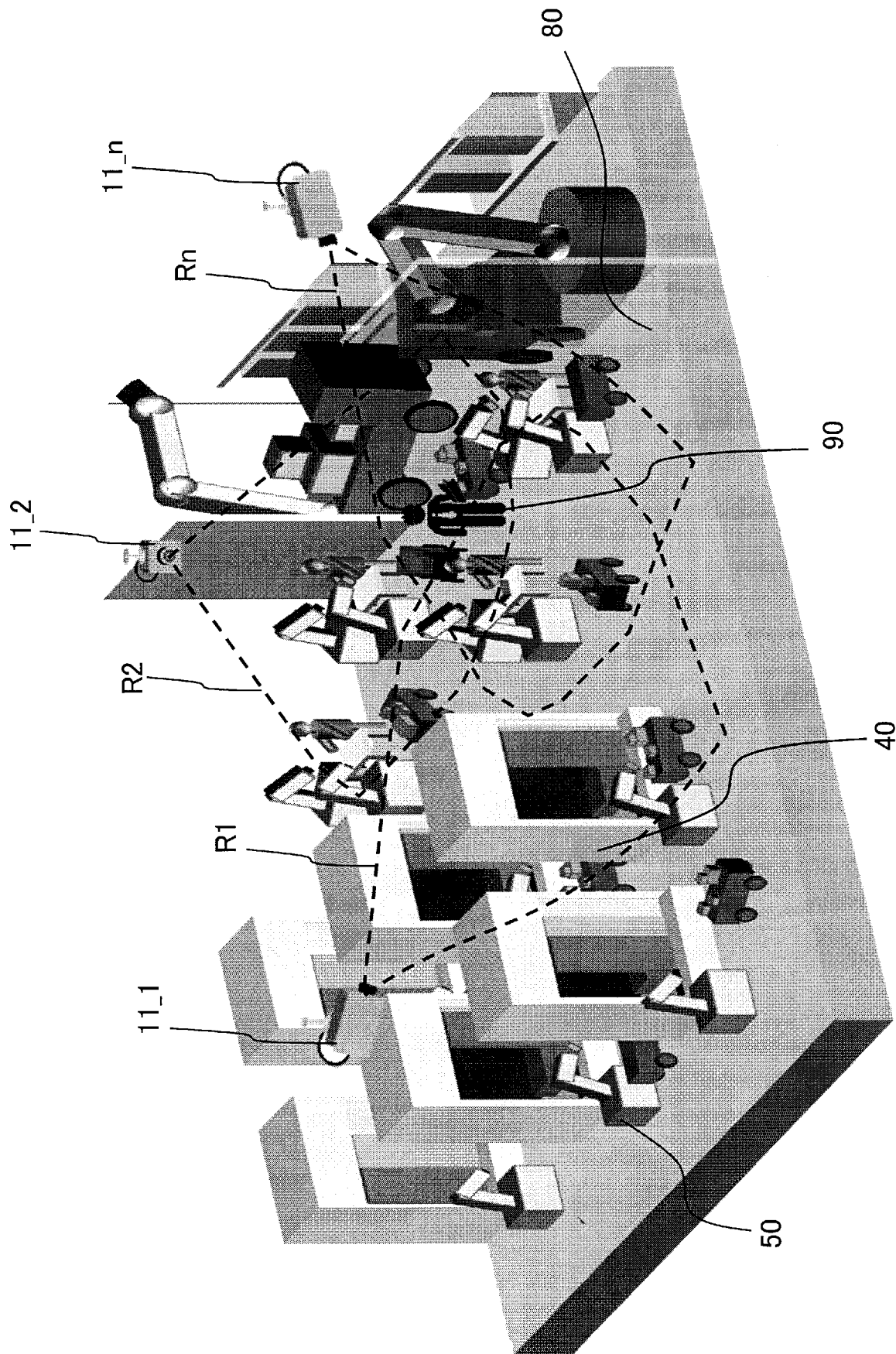
認識された前記文字列が前記レイアウト図面で見つかった場合には、見つかった位置に基づいて2次元マップ座標を決定し、認識された前記文字列が前記レイアウト図面で見つからない場合には、前記3次元座標に基づいて前記2次元マップ座標を計算するステップと、

マップを取得し、前記マップ上に前記2次元マップ座標の位置情報を重ねた映像データを出力するステップと、

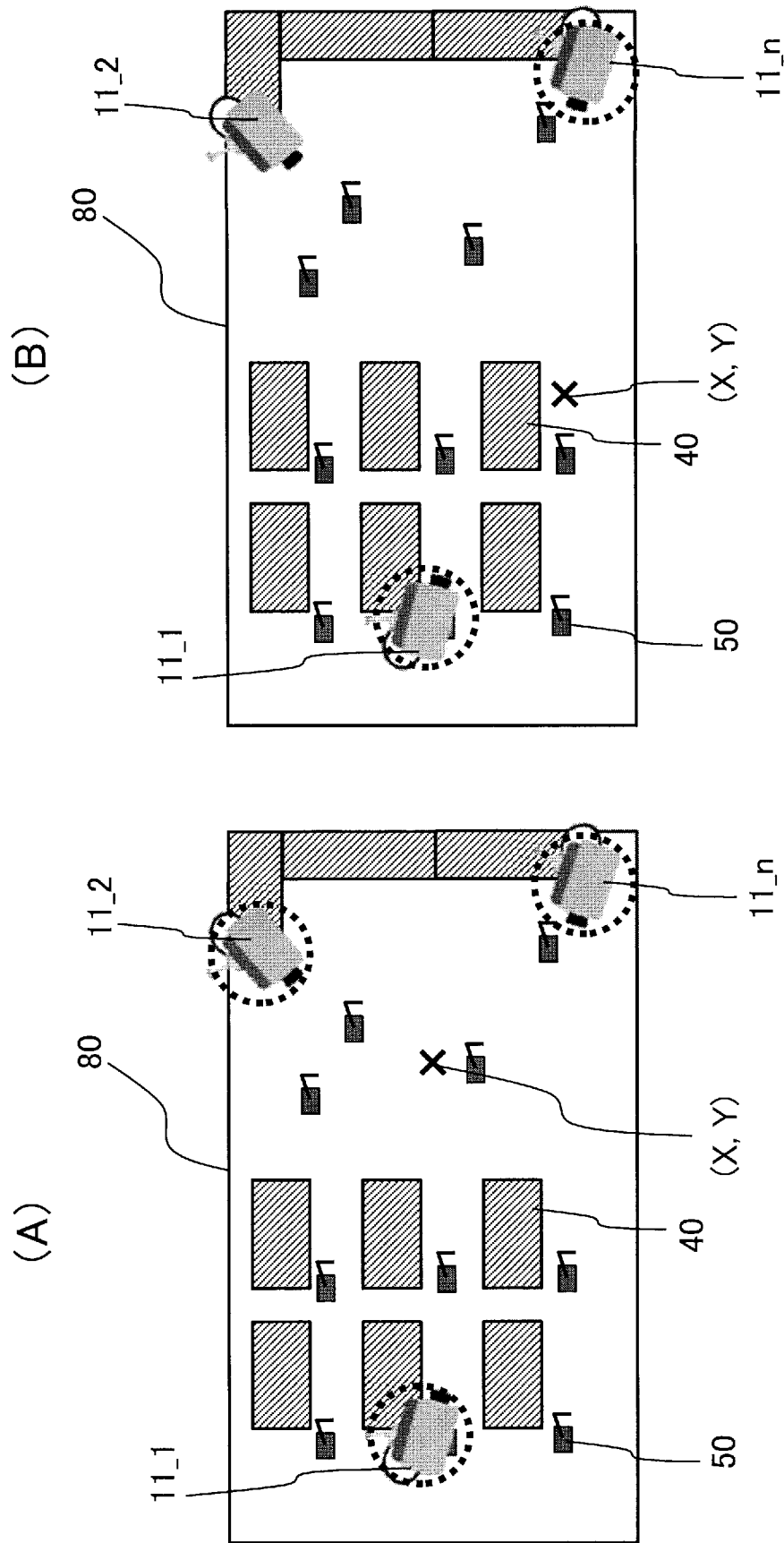
を有することを特徴とする位置検知方法。

[請求項13] 請求項10から12のいずれか1項に記載の位置検知方法をコンピュータに実行させる位置検知プログラム。

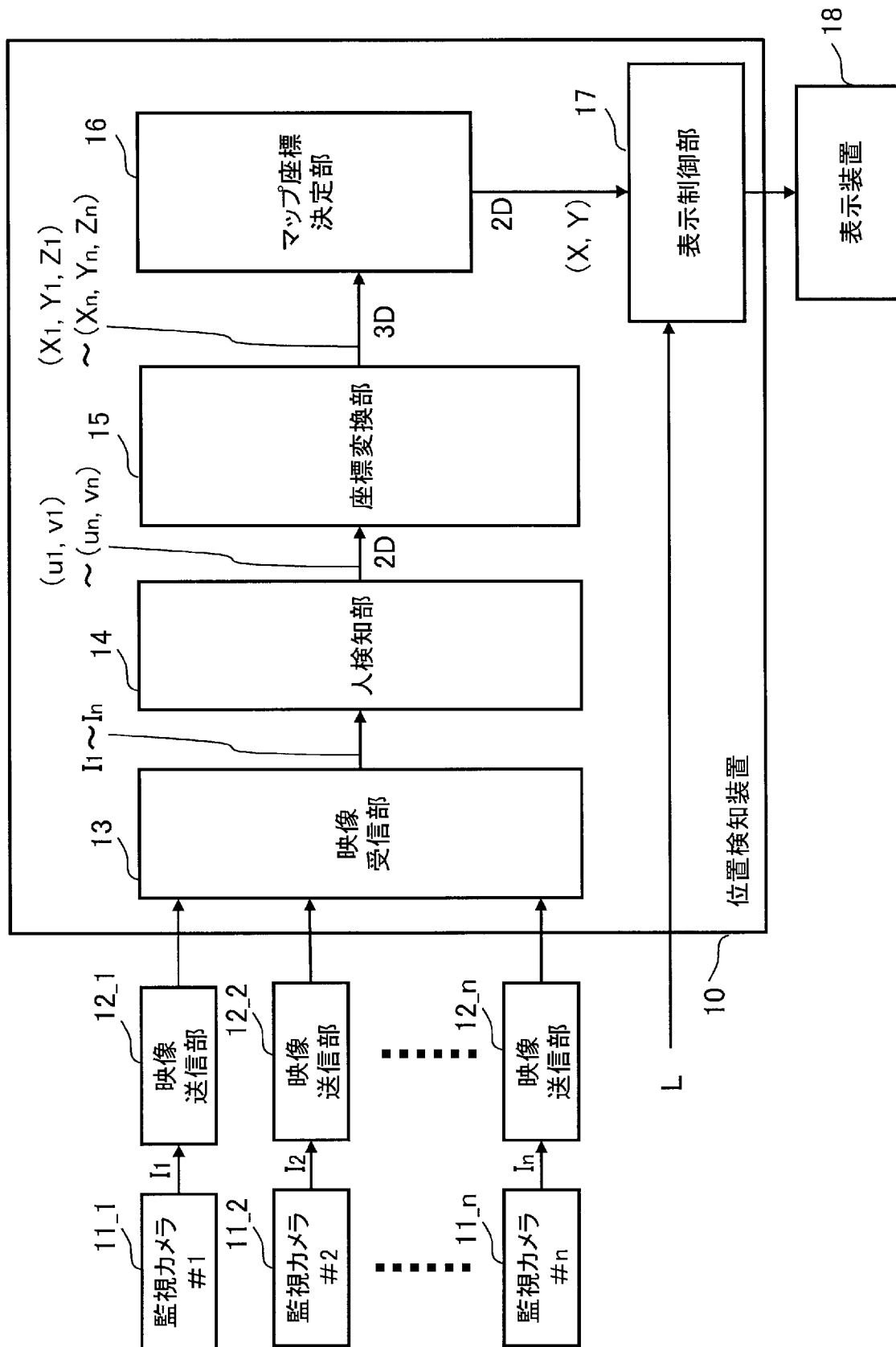
[図1]



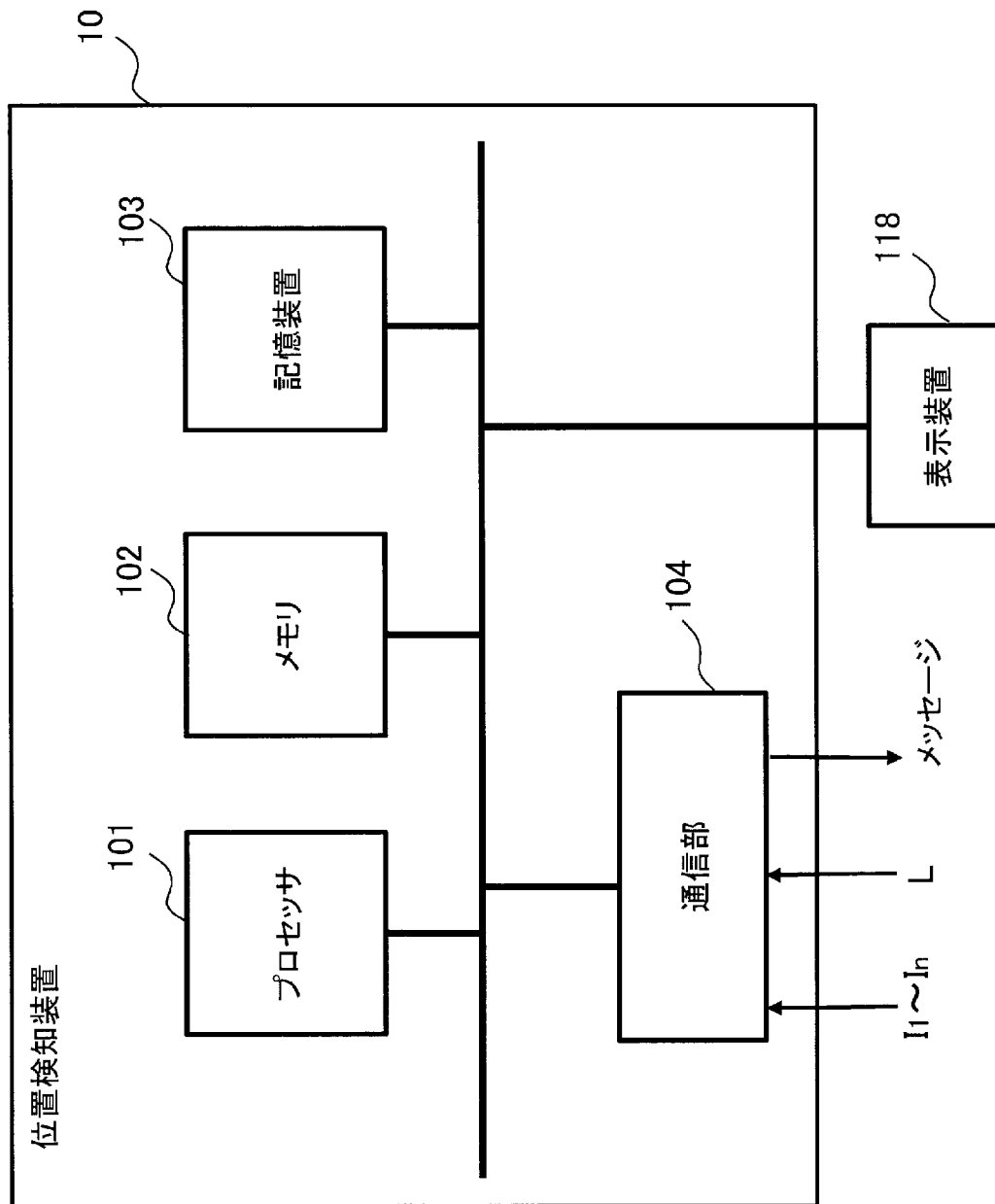
[図2]



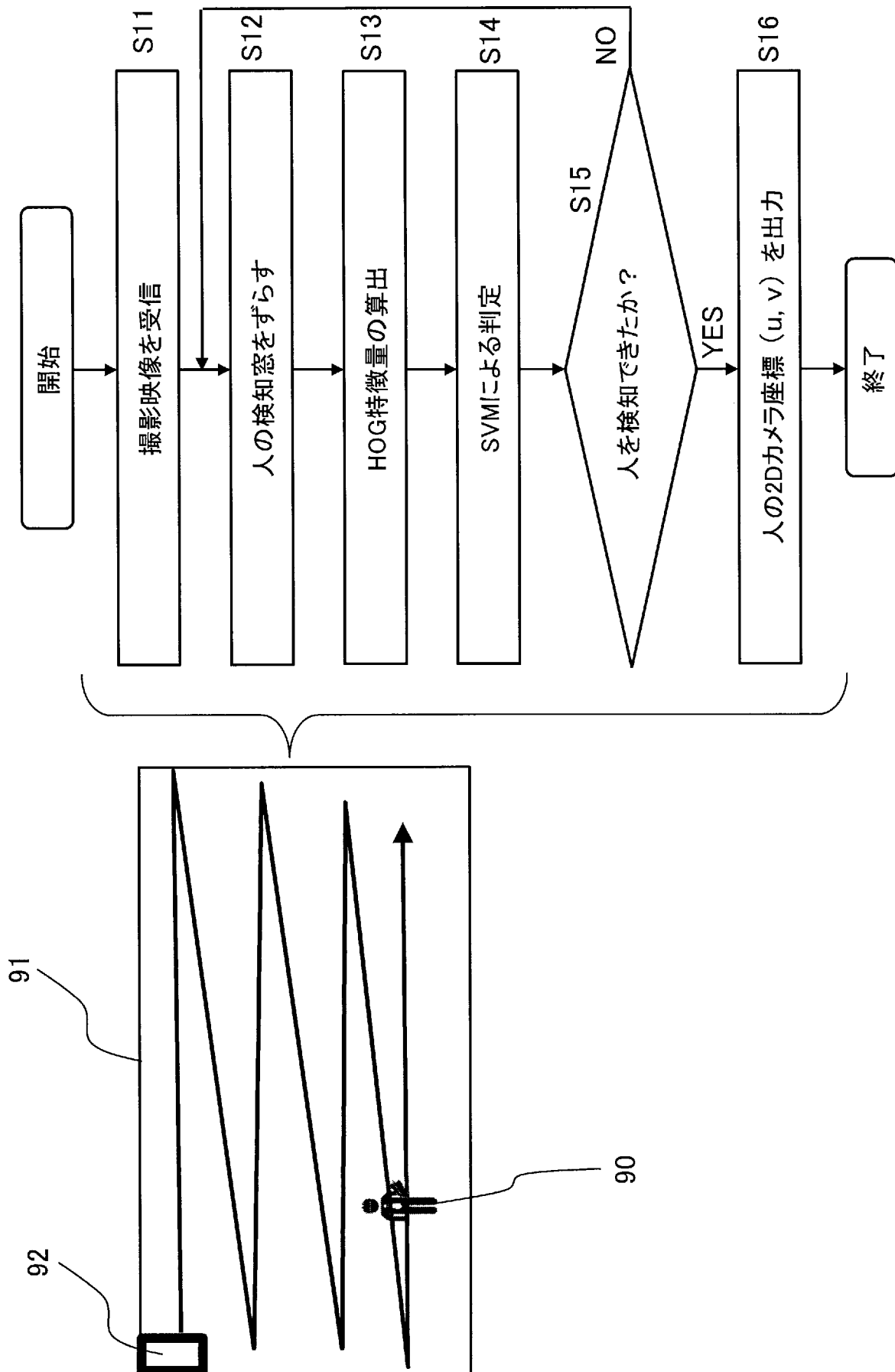
[図3]



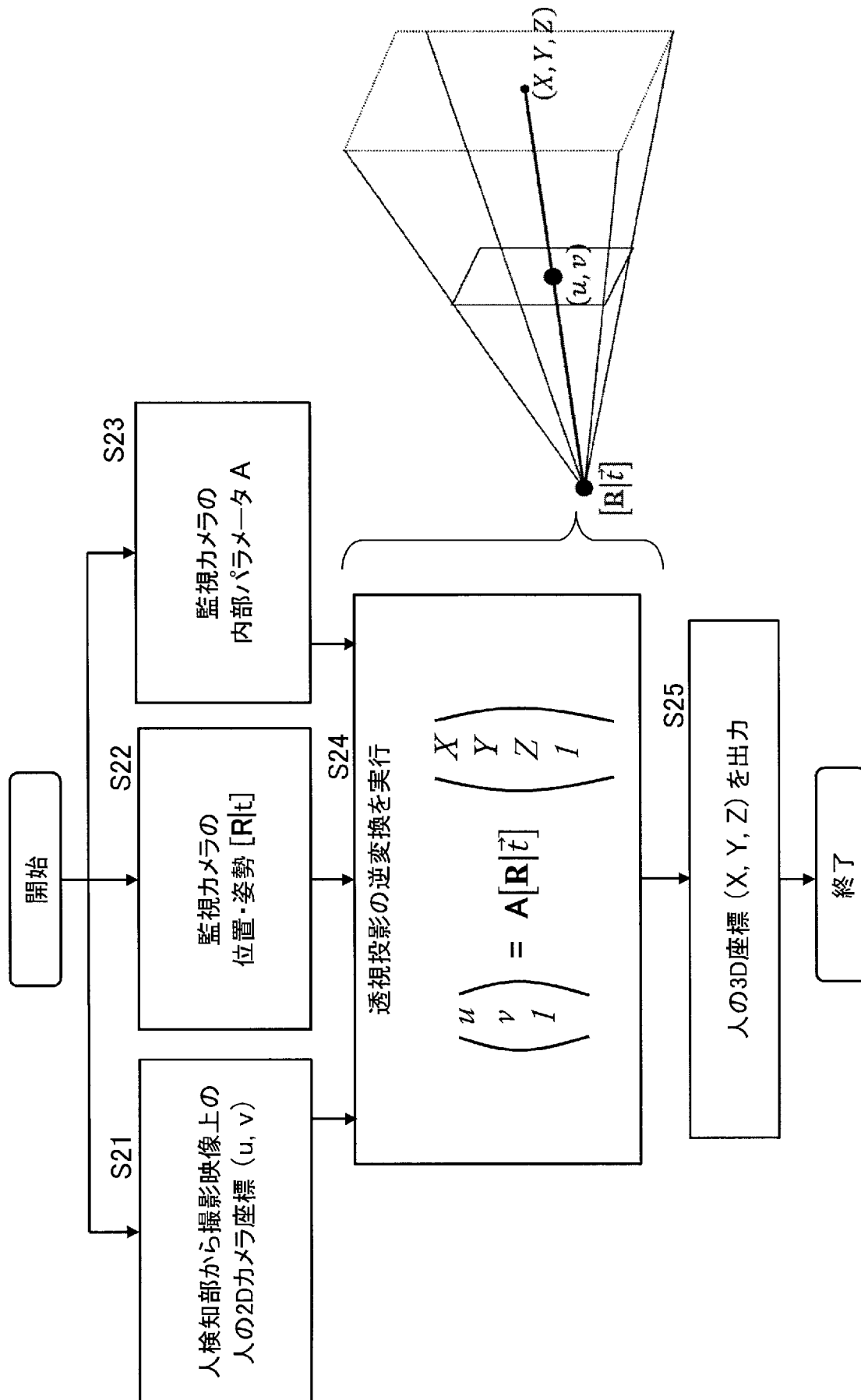
[図4]



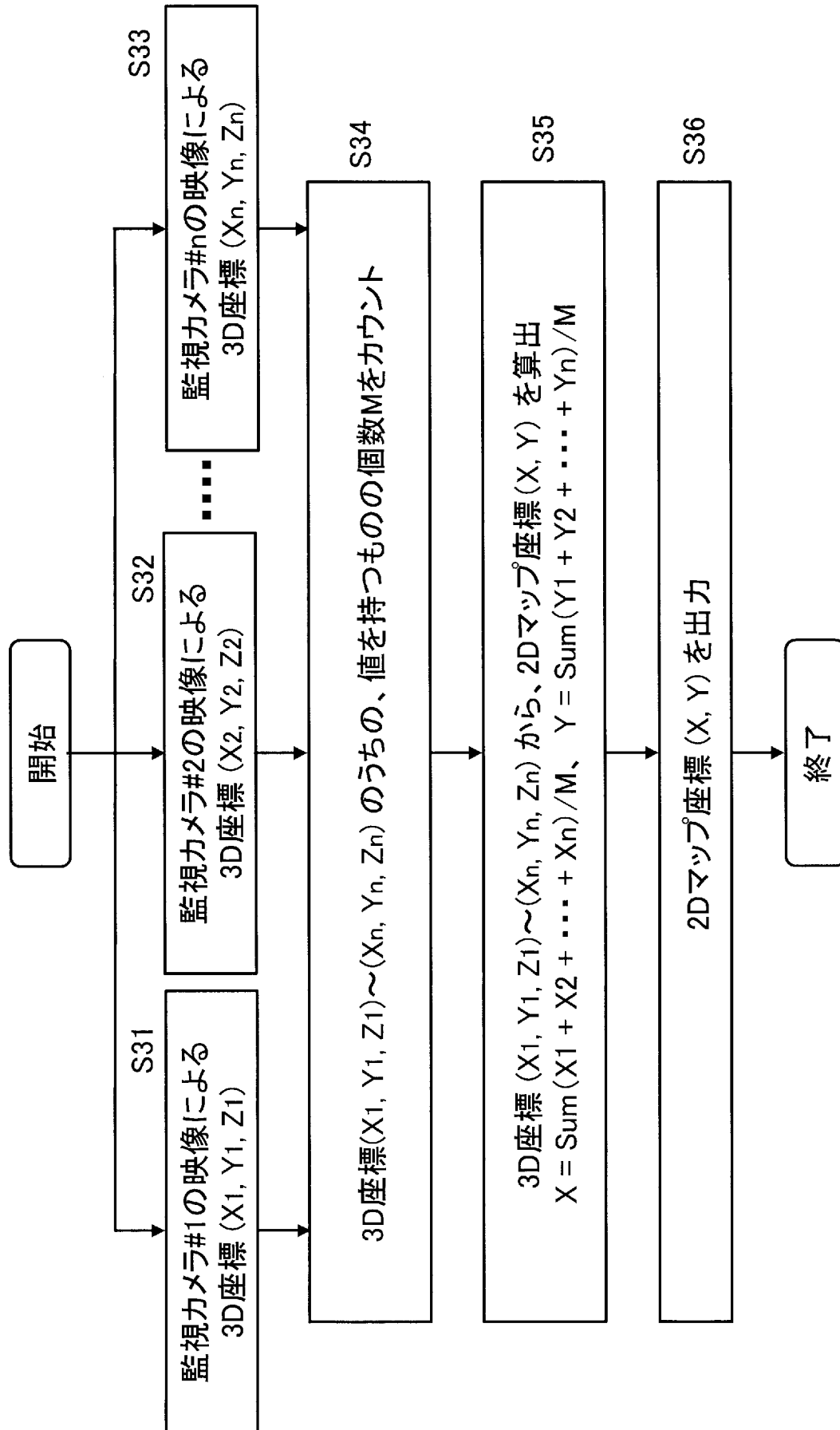
[図5]



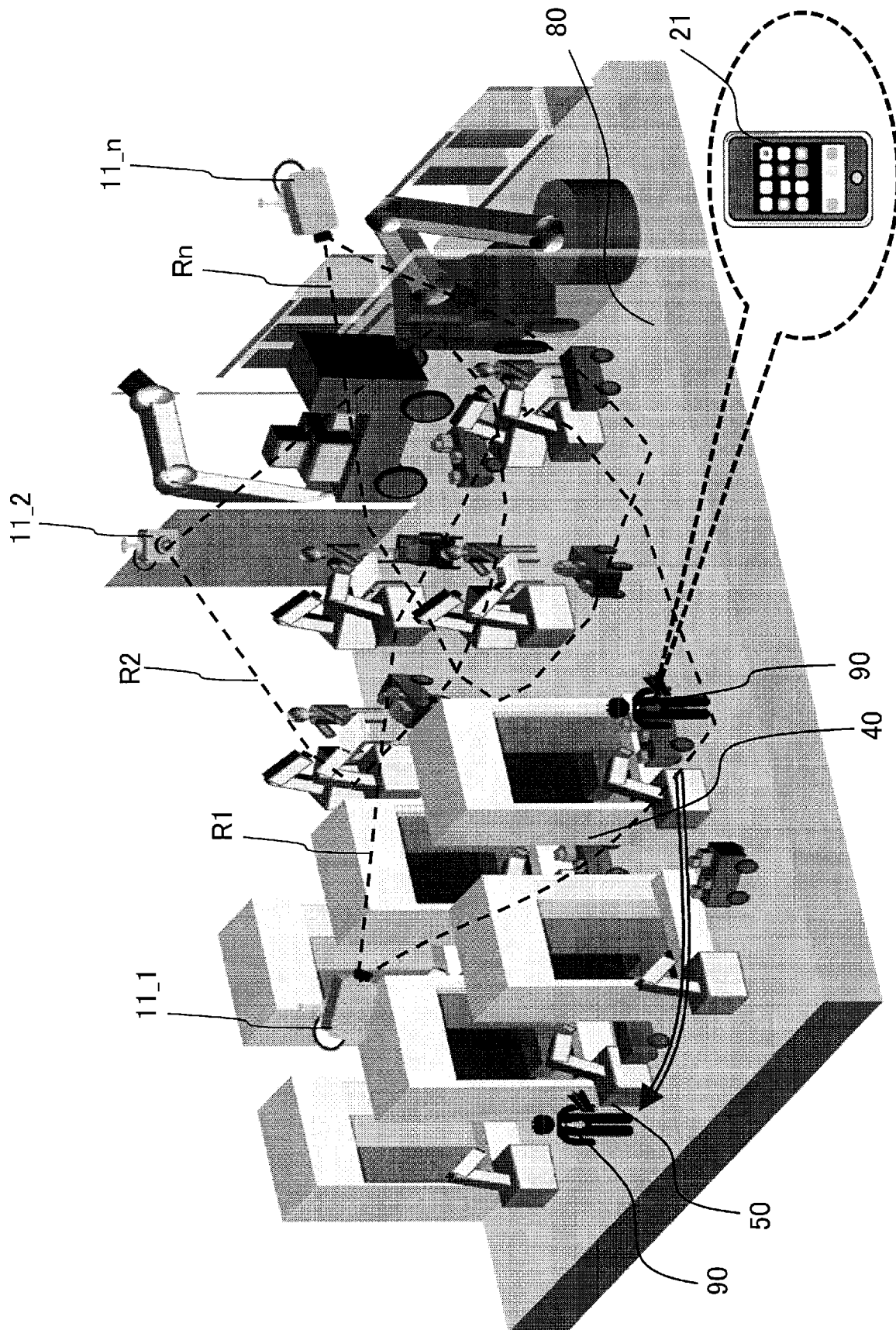
[図6]



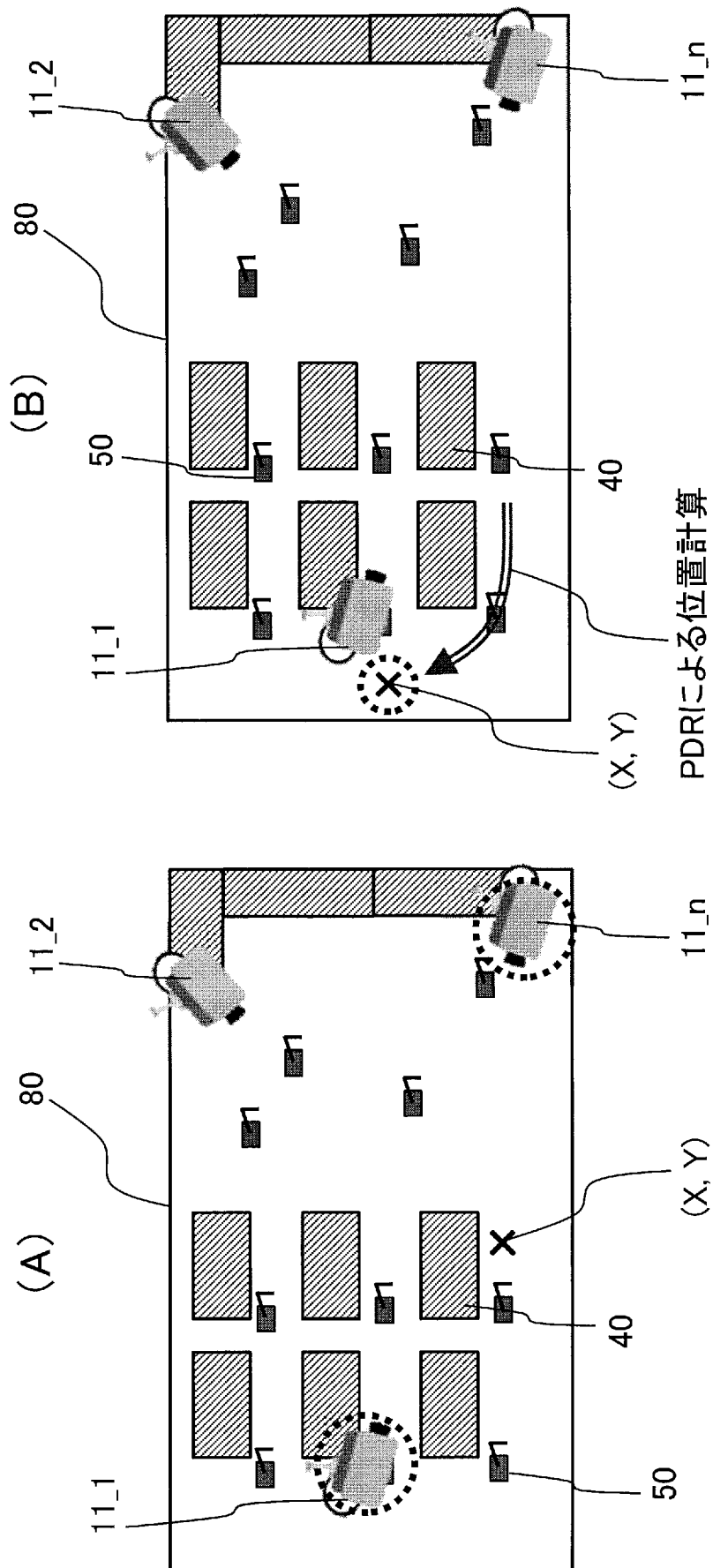
[図7]



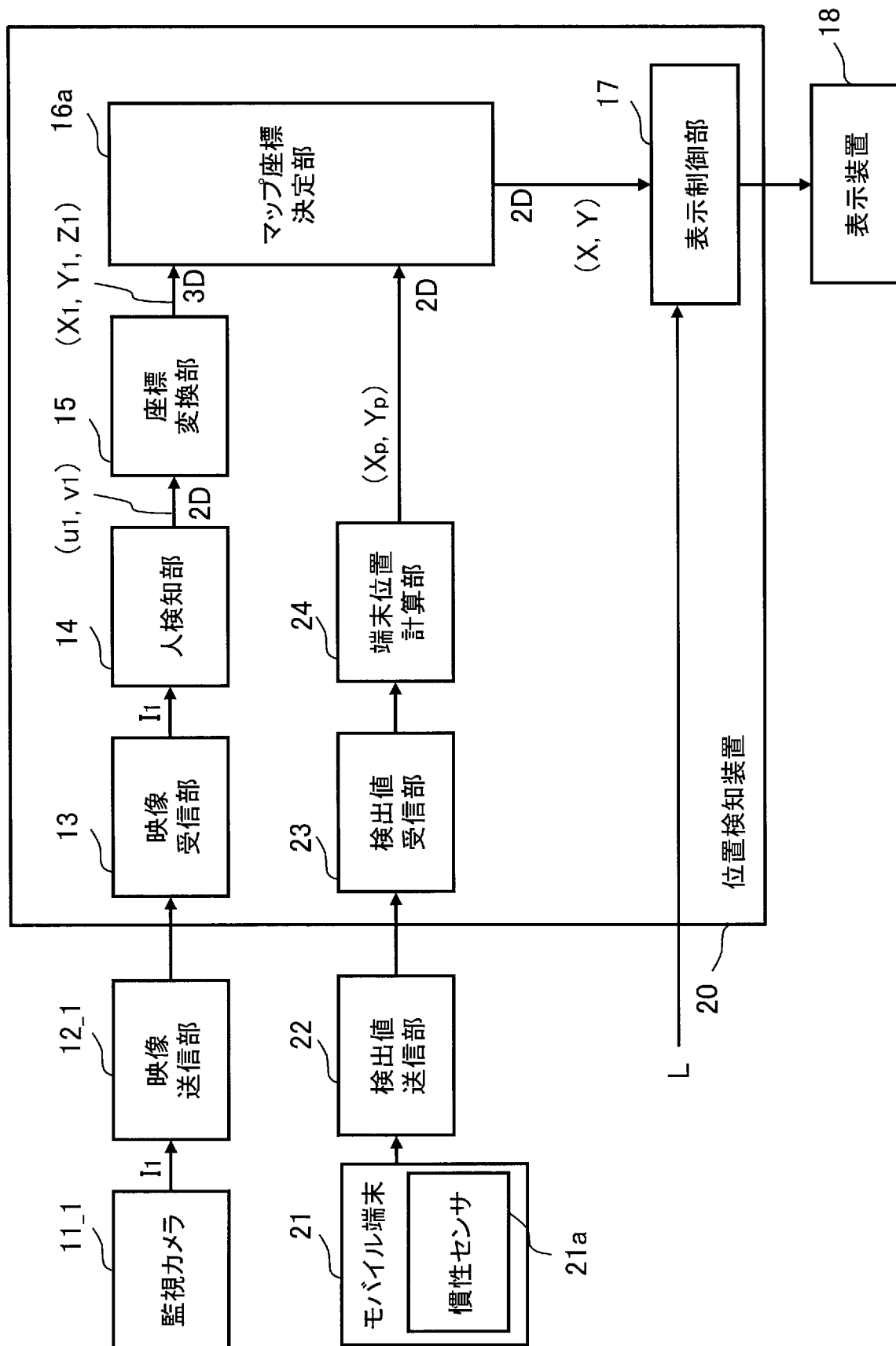
[図8]



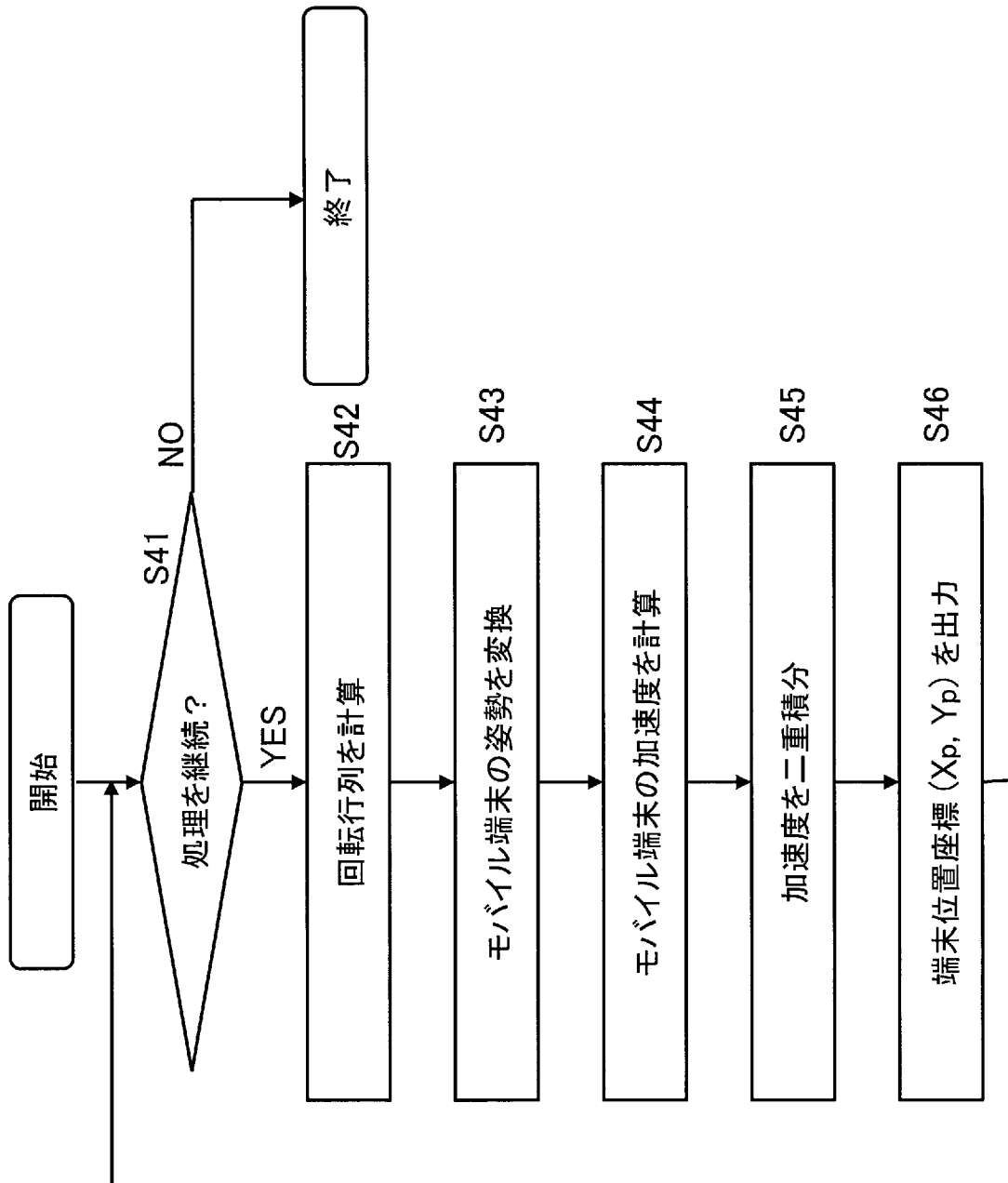
[図9]



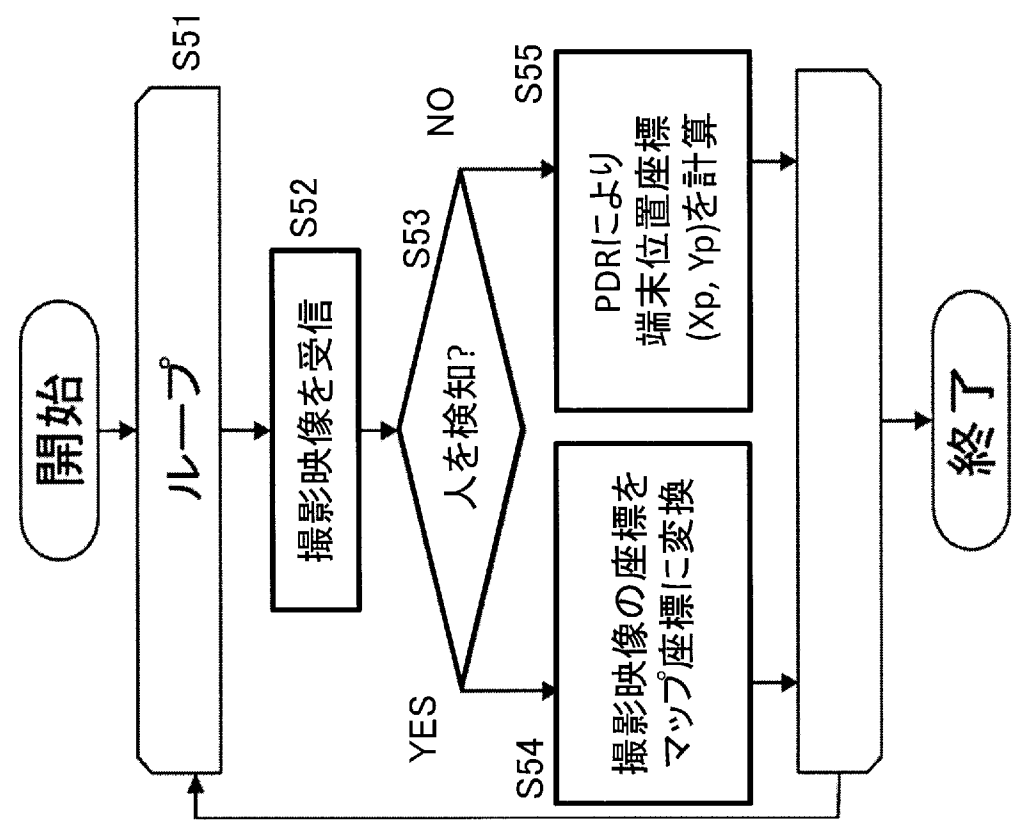
[図10]



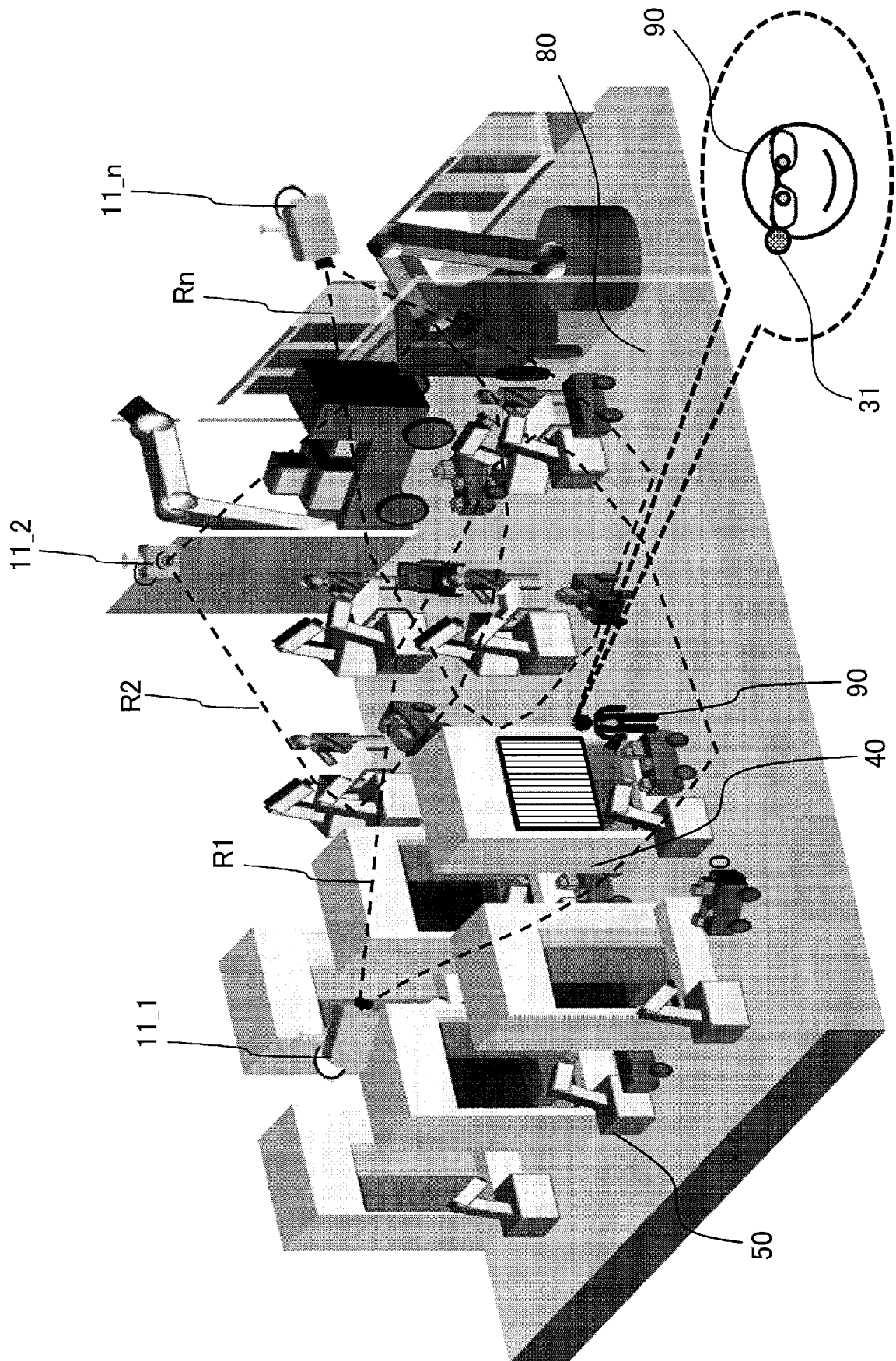
[図11]



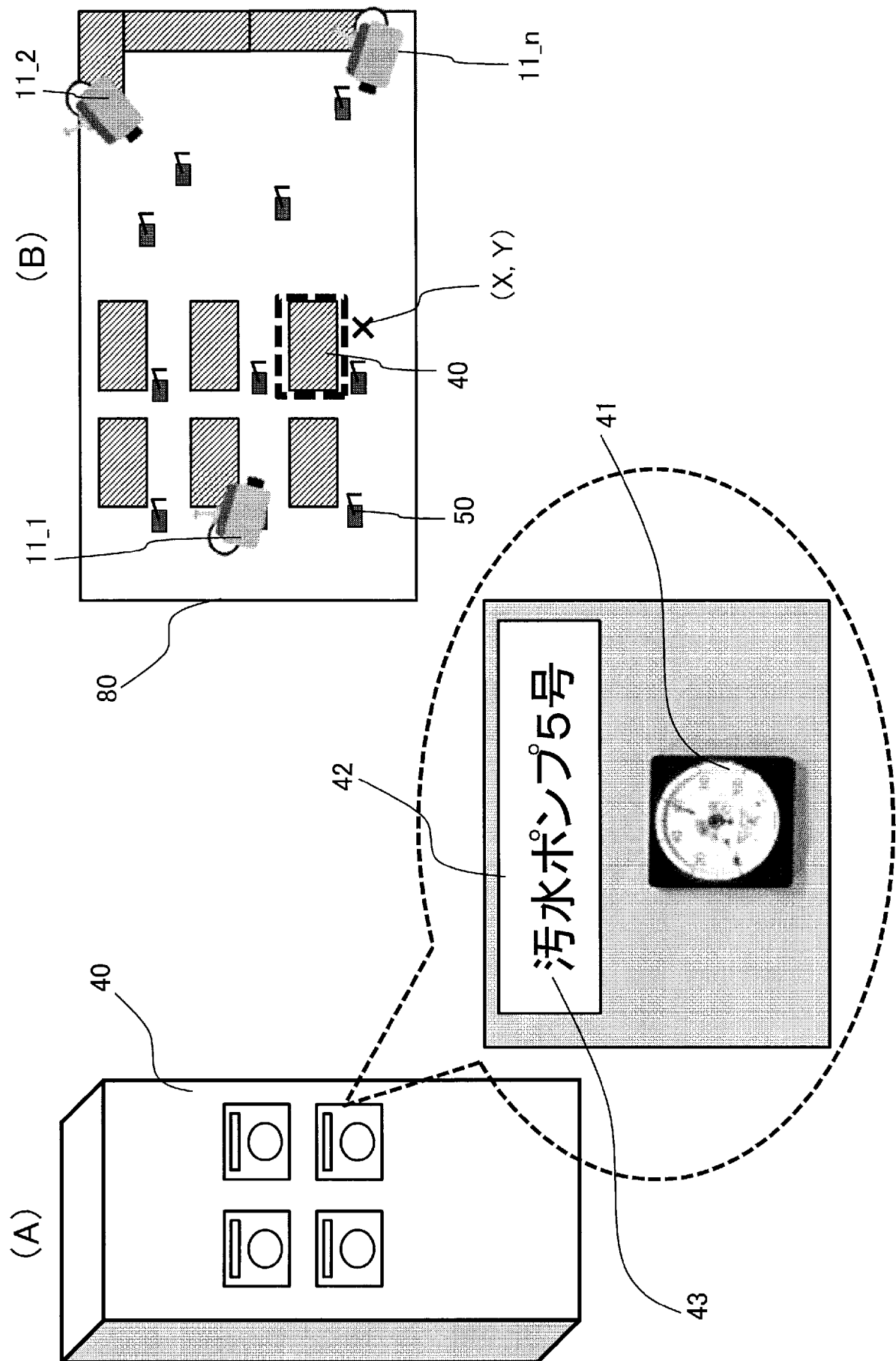
[図12]



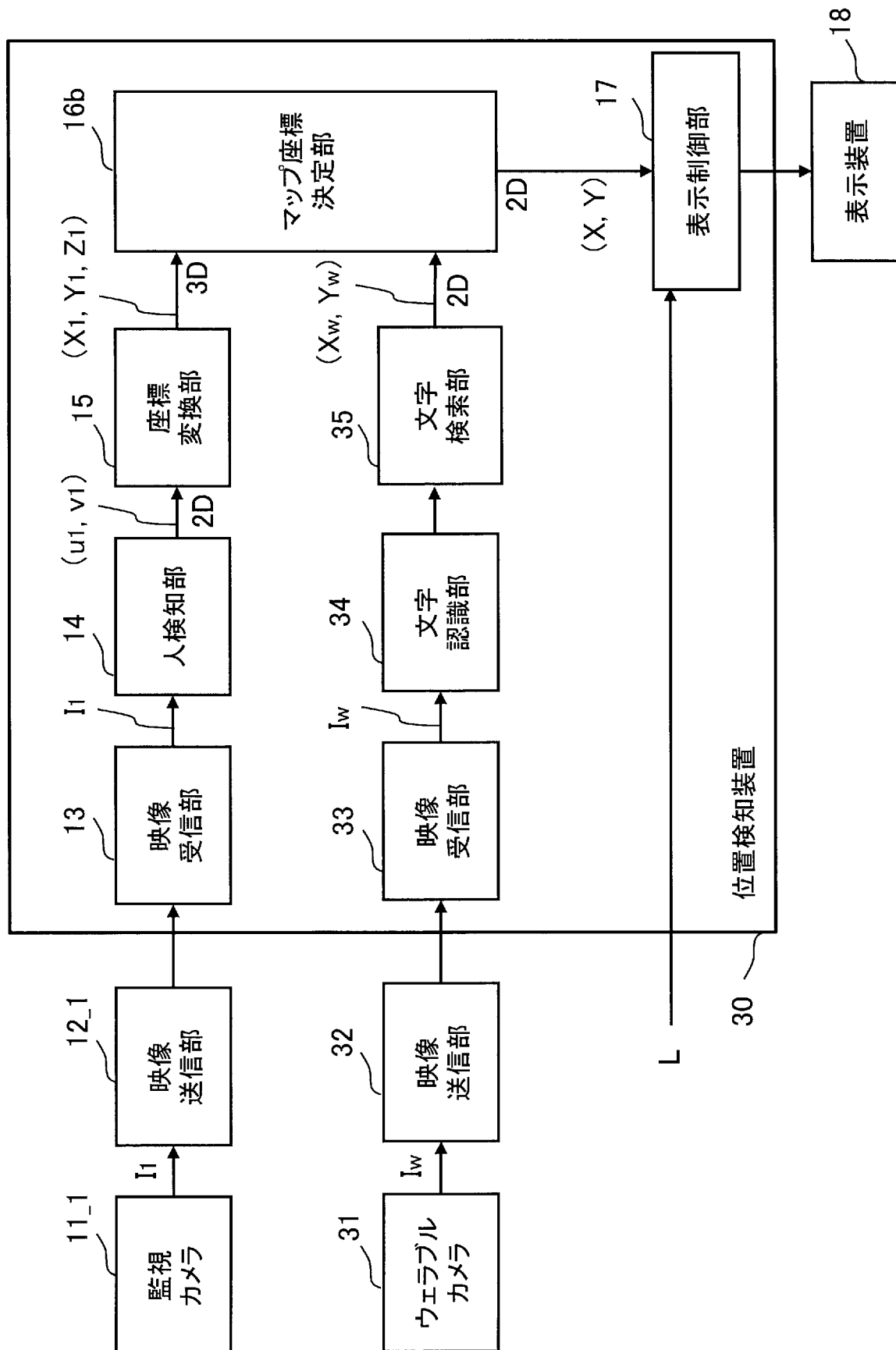
[図13]



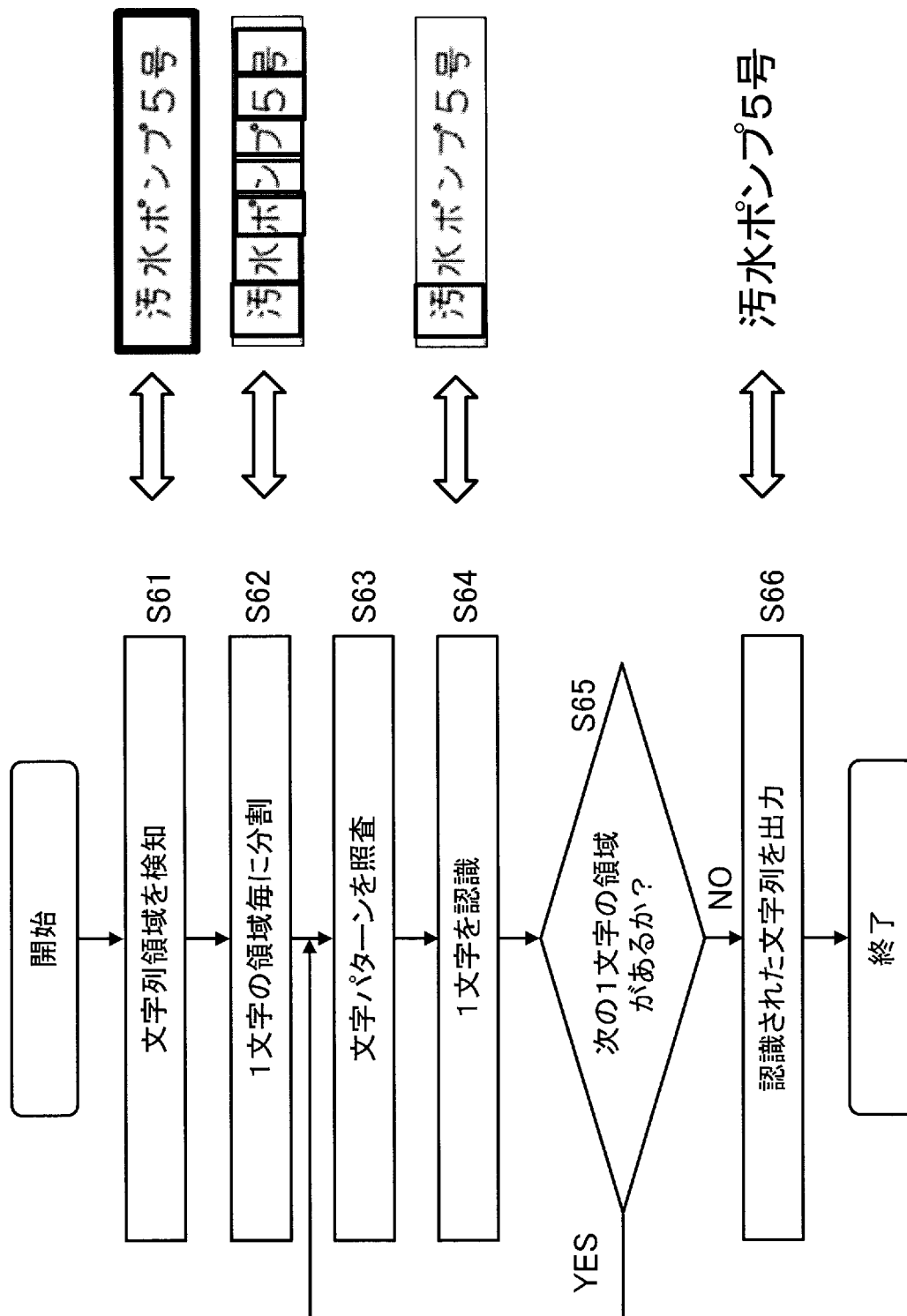
[図14]



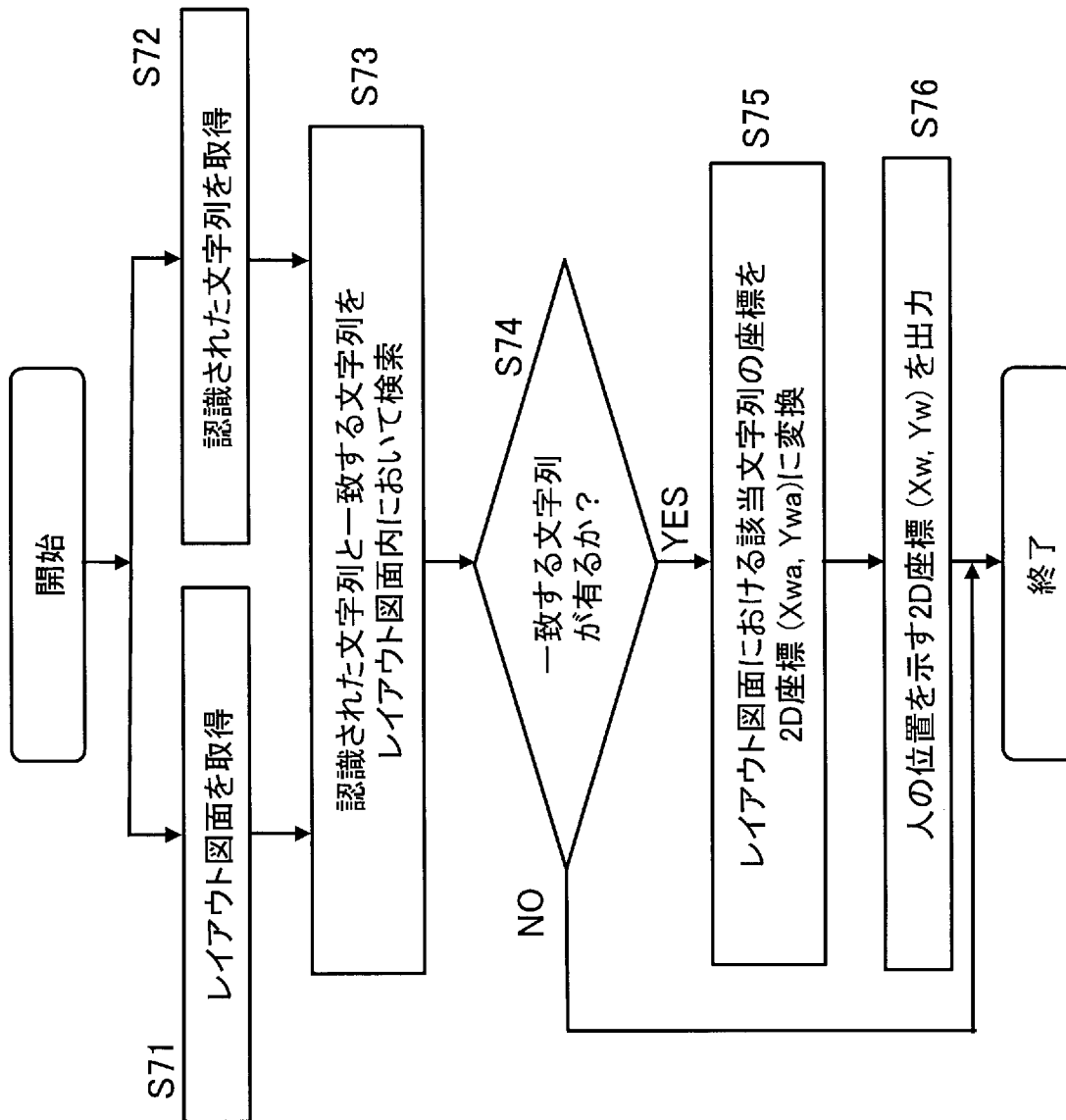
[図15]



[図16]



[図17]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2021/016290

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

H04N 7/18(2006.01)i

FI : H04N7/18 D

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

H04N7/18; G08B25/00

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Published examined utility model applications of Japan 1922-1996

Published unexamined utility model applications of Japan 1971-2021

Registered utility model specifications of Japan 1996-2021

Published registered utility model applications of Japan 1994-2021

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	WO 2009/110417 A1 (TOA CORPORATION) 11 September 2009 (2009-09-11) paragraphs [0022]-[0074], fig. 1, 4-6, 9-14	1-4, 6-7, 9-11, 13
Y	JP 2014-146247 A (SECOM CO LTD) 14 August 2014 (2014-08-14) paragraphs [0017]-[0028], fig. 2-4	1-4, 6-7, 9-11, 13
Y	WO 2005/076621 A1 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD) 18 August 2005 (2005-08-18) paragraph [0347], fig. 86	3-4, 6-7, 11
Y	WO 2019/167269 A1 (MITSUBISHI ELECTRIC CORP) 06 September 2019 (2019-09-06) paragraphs [0023], [0064]-[0066], fig. 16	3-4, 6-7, 11
Y	JP 2016-219990 A (CANON KK) 22 December 2016 (2016-12-22) paragraphs [0046]-[0047], fig. 8-9	9
A	JP 2013-3863 A (HITACHI ENGINEERING & SERVICES CO LTD) 07 January 2013 (2013-01-07) paragraphs [0014]-[0042], fig. 1-3	1-13

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☒ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
09 July 2021 (09.07.2021)

Date of mailing of the international search report
20 July 2021 (20.07.2021)

Name and mailing address of the ISA/
Japan Patent Office
3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku,
Tokyo 100-8915, Japan

Authorized officer

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application no.

PCT/JP2021/016290

Patent Documents referred in the Report	Publication Date	Patent Family	Publication Date
WO 2009/110417 A1	11 Sep. 2009	(Family: none)	
JP 2014-146247 A	14 Aug. 2014	(Family: none)	
WO 2005/076621 A1	18 Aug. 2005	US 2005/0206726 A1 paragraph [0629], fig. 86 EP 1713275 A1 CN 1914918 A JP 6415796 B1	
WO 2019/167269 A1	06 Sep. 2019	(Family: none)	
JP 2016-219990 A	22 Dec. 2016	(Family: none)	
JP 2013-3863 A	07 Jan. 2013	(Family: none)	

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC）） H04N 7/18(2006.01)i FI: H04N7/18 D														
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC）） H04N7/18; G08B25/00 最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの <table border="0"> <tr> <td>日本国実用新案公報</td> <td>1922-1996年</td> </tr> <tr> <td>日本国公開実用新案公報</td> <td>1971-2021年</td> </tr> <tr> <td>日本国実用新案登録公報</td> <td>1996-2021年</td> </tr> <tr> <td>日本国登録実用新案公報</td> <td>1994-2021年</td> </tr> </table> 国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）			日本国実用新案公報	1922-1996年	日本国公開実用新案公報	1971-2021年	日本国実用新案登録公報	1996-2021年	日本国登録実用新案公報	1994-2021年				
日本国実用新案公報	1922-1996年													
日本国公開実用新案公報	1971-2021年													
日本国実用新案登録公報	1996-2021年													
日本国登録実用新案公報	1994-2021年													
C. 関連すると認められる文献														
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号												
Y	WO 2009/110417 A1（ティーオーエー株式会社）11.09.2009（2009-09-11） 段落[0022]-[0074]，図1,4-6,9-14	1-4,6-7,9-11,13												
Y	JP 2014-146247 A（セコム株式会社）14.08.2014（2014-08-14） 段落[0017]-[0028]，図2-4	1-4,6-7,9-11,13												
Y	WO 2005/076621 A1（松下電器産業株式会社）18.08.2005（2005-08-18） 段落[0347]，図86	3-4,6-7,11												
Y	WO 2019/167269 A1（三菱電機株式会社）06.09.2019（2019-09-06） 段落[0023]，[0064]-[0066]，図16	3-4,6-7,11												
Y	JP 2016-219990 A（キヤノン株式会社）22.12.2016（2016-12-22） 段落[0046]-[0047]，図8-9	9												
A	JP 2013-3863 A（株式会社日立エンジニアリング・アンド・サービス）07.01.2013 （2013-01-07） 段落[0014]-[0042]，図1-3	1-13												
☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。 ☒ パテントファミリーに関する別紙を参照。														
<table border="0"> <tr> <td>* 引用文献のカテゴリー</td> <td>“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの</td> </tr> <tr> <td>“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの</td> <td>“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの</td> </tr> <tr> <td>“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの</td> <td>“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの</td> </tr> <tr> <td>“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）</td> <td>“&” 同一パテントファミリー文献</td> </tr> <tr> <td>“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献</td> <td></td> </tr> <tr> <td>“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献</td> <td></td> </tr> </table>			* 引用文献のカテゴリー	“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの	“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの	“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの	“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの	“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）	“&” 同一パテントファミリー文献	“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献		“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献	
* 引用文献のカテゴリー	“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの													
“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの	“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの													
“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの													
“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）	“&” 同一パテントファミリー文献													
“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献														
“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献														
国際調査を完了した日 09.07.2021	国際調査報告の発送日 20.07.2021													
名称及びあて先 日本国特許庁(ISA/JP) 〒100-8915 日本国 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	権限のある職員（特許庁審査官） 長谷川 素直 5P 2948 電話番号 03-3581-1101 内線 3581													

国際調査報告
 パテントファミリーに関する情報

国際出願番号

PCT/JP2021/016290

引用文献			公表日	パテントファミリー文献	公表日
WO	2009/110417	A1	11.09.2009	(ファミリーなし)	
JP	2014-146247	A	14.08.2014	(ファミリーなし)	
WO	2005/076621	A1	18.08.2005	US 2005/0206726	A1
				段落[0629], 図86	
				EP 1713275	A1
				CN 1914918	A
WO	2019/167269	A1	06.09.2019	JP 6415796	B1
JP	2016-219990	A	22.12.2016	(ファミリーなし)	
JP	2013-3863	A	07.01.2013	(ファミリーなし)	