

(19) 日本国特許庁(JP)

## (12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第6161286号  
(P6161286)

(45) 発行日 平成29年7月12日(2017.7.12)

(24) 登録日 平成29年6月23日(2017.6.23)

(51) Int.Cl.

H04N 5/232 (2006.01)  
G03B 15/00 (2006.01)  
G03B 17/00 (2006.01)

F 1

H04N 5/232  
G03B 15/00  
G03B 17/00O 6 O  
F  
Q

請求項の数 11 (全 9 頁)

(21) 出願番号 特願2012-284427 (P2012-284427)  
 (22) 出願日 平成24年12月27日 (2012.12.27)  
 (65) 公開番号 特開2014-127914 (P2014-127914A)  
 (43) 公開日 平成26年7月7日 (2014.7.7)  
 審査請求日 平成27年12月25日 (2015.12.25)

(73) 特許権者 000001007  
 キヤノン株式会社  
 東京都大田区下丸子3丁目30番2号  
 (74) 代理人 100126240  
 弁理士 阿部 琢磨  
 (74) 代理人 100124442  
 弁理士 黒岩 創吾  
 (72) 発明者 秋元 康博  
 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤ  
 ノン株式会社内

審査官 ▲徳▼田 賢二

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】撮像装置、その制御方法、プログラム

## (57) 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

撮像手段と、

ユーザの操作を受け付ける操作手段と、

外部装置と接続する接続手段と、

前記撮像手段による撮像処理に関する制御のうちの少なくとも一部を、前記操作手段に対する操作によって制御する第1のモードと、前記外部装置に対する操作によって制御する第2のモードとを有する制御手段とを有し、

前記撮像処理の実行中に、前記接続手段を介した前記外部装置との通信の状態である通信状態が所定の条件を満たさないと判断された場合には、前記撮像処理を継続したまま、前記第1のモードになることを特徴とする撮像装置。

## 【請求項 2】

前記撮像処理が実行されていない状態で、前記通信状態が所定の条件を満たさないと判断された場合には、前記第1のモードにならないことを特徴とする請求項1に記載の撮像装置。

## 【請求項 3】

前記第1のモードにおいて、前記通信状態が所定の条件を満たすと判断された場合、前記第2のモードになることを特徴とする請求項1または2に記載の撮像装置。

## 【請求項 4】

前記所定の条件は、前記接続手段を介した前記外部装置との通信の品質に関するこ

10

20

特徴とする請求項 1 乃至 3 のいずれか 1 項に記載の撮像装置。

【請求項 5】

前記通信の品質は、前記接続手段を介した前記外部装置との通信に用いられる電波の強度が所定の強度よりも強いか否かにより判断されることを特徴とする請求項 4 に記載の撮像装置。

【請求項 6】

前記通信の品質は、前記接続手段を介した前記外部装置との通信に用いられる電波の強度が安定しているか否かに基づき判断されることを特徴とする請求項 4 に記載の撮像装置。

【請求項 7】

前記通信の品質は、前記接続手段を介した前記外部装置との通信の遅延の大きさに基づき判断されることを特徴とする請求項 4 に記載の撮像装置。

10

【請求項 8】

前記通信状態が所定の条件を満たすか否かの判断は、定期的に実行されることを特徴とする請求項 1 乃至 7 のいずれか 1 項に記載の撮像装置。

【請求項 9】

前記撮像処理は、映像音声データの生成を含むことを特徴とする請求項 1 乃至 8 のいずれか 1 項に記載の撮像装置。

【請求項 10】

撮像手段と、ユーザの操作を受け付ける操作手段と、外部装置と接続する接続手段とを有する撮像装置の制御方法であって、

20

前記撮像手段による撮像処理に関する制御のうちの少なくとも一部を、前記操作手段に対する操作によって制御する第 1 のモードと、前記外部装置に対する操作によって制御する第 2 のモードとを切り換えるステップと、

前記撮像処理の実行中に、前記接続手段を介した前記外部装置との通信の状態である通信状態が所定の条件を満たさないと判断された場合には、前記撮像処理を継続したまま、前記第 1 のモードになるよう制御するステップと、  
を有する撮像装置の制御方法。

【請求項 11】

コンピュータを請求項 1 乃至 9 のいずれか 1 項に記載の撮像装置の各手段として機能させるための、コンピュータが読み取り可能なプログラム。

30

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、外部装置からの操作指示に応じてデータを送信可能な撮像装置に関する。

【背景技術】

【0002】

リモートコントローラ（以下、リモコン）装置などの制御装置を用いて、カメラなどの被制御装置を遠隔操作するシステムが知られている。このようなシステムの中には、制御装置も被制御装置も操作できるものもある。この場合、そのいずれに操作権を渡すかが問題となる。例えば特許文献 1 には、外部機器から遠隔操作中に一定時間外部機器との通信が不通となった場合、自機で自動的に撮影するモードに移行するデジタルカメラが開示されている。

40

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【特許文献 1】特開 2012-63575 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

50

しかしながら、例えばカメラ側で撮像動作中の場合など、カメラの状態によってはユーザは種々の操作を即時に行いたい場合も多く、このような場合に制御装置に操作権を残したままにするのは好ましくない。その一方で、カメラ側での操作の可能性が低いにもかかわらず、通信状態が変動するたびに操作権を移動させるのも煩雑である。

【課題を解決するための手段】

【0005】

本発明に係る撮像装置は、撮像手段と、ユーザの操作を受け付ける操作手段と、外部装置と接続する接続手段と、前記撮像手段による撮像処理に関する制御のうちの少なくとも一部を、前記操作手段に対する操作によって制御する第1のモードと、前記外部装置に対する操作によって制御する第2のモードとを有する制御手段とを有し、前記撮像処理の実行中に、前記接続手段を介した前記外部装置との通信の状態である通信状態が所定の条件を満たさないと判断された場合には、前記撮像処理を継続したまま、前記第1のモードになることを特徴とする。

10

【発明の効果】

【0006】

本発明によれば、撮像装置と外部装置の通信状態が悪化しても、撮像装置の状態に応じて適切な操作を行うことが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【0007】

【図1】本実施形態におけるカメラの構成を示す図である。

20

【図2】本実施形態における端末の構成を示す図である。

【図3】本実施形態におけるシステムの構成を示す図である。

【図4】本実施形態における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】

【0008】

図1は、カメラ1000のハードウェア構成の一例を示す図である。カメラ100は、画像処理装置の一例である。

【0009】

内部バス1010に対してCPU1001、ROM1002、RAM1003、入力処理部1004、出力処理部1006、通信制御部1008、記録媒体制御部1011、カメラ信号処理部1015、符号・復号処理部1016が接続される。CPUは、Central Processing Unitの略である。ROMは、Read Only Memoryの略である。RAMは、Random Access Memoryの略である。

30

【0010】

内部バス1010に接続される各部は、内部バス1010を介して互いにデータのやりとりを行うことができるようになっている。

【0011】

ROM1002は、CPU1001が動作するための各種プログラムが格納される。ROM1002には、フラッシュメモリ等も含まれる。RAM1003は、CPU1001が動作時に必要とするプログラムや変数、作業用の一時データ等が適宜、記憶される。

40

【0012】

CPU1001は、ROM1002又は記録媒体1012に格納されるプログラムに従い、RAM1003をワークメモリとして用いて、このカメラ1000の各部を制御する。

【0013】

光学系1013は、フォーカス、絞り機構等を含む撮影レンズであり、被写体の光学像を形成する。撮像素子1014は、CCDやCMOS素子等で構成され、ここではA/D変換器を含み、光学像をアナログ電気信号に変換した後、デジタル信号に変換する。

【0014】

50

カメラ信号処理部 1015 は、CPU1001 の制御に基づき、撮像素子 1014 で変換されたデジタル信号に対し、所定の画素補間・縮小といったリサイズ処理や色変換、各種補正処理等を行う。

【0015】

符号・復号処理部 1016 は、CPU1001 の制御に基づき、カメラ信号処理部 1015 で処理されたデジタル信号を所定のビットレート、フォーマット形式で圧縮符号化、又は映像圧縮符号化データの復号化を行う。

【0016】

なお、音声についてはとくに図示していないが、光学系 1013、撮像素子 1014 をマイクに、表示部 1007 をスピーカーとすることで、ほぼ同様の処理により音声信号も扱うことが可能である。映像記録時には映像と共に音声も同時に収録され、符号・復号処理部 1016 で映像と音声を多重化することで、音声付映像データを生成することが可能である。

10

【0017】

入力処理部 1004 は、操作部 1005 でのユーザー操作を受け付け、操作に応じた制御信号を生成し、CPU1001 に供給する。例えば、操作部 1005 は、ユーザー操作を受け付ける入力デバイスとして、キーボードといった文字情報入力デバイスや、マウスやタッチパネルといったポインティングデバイス等を有する。また、操作部 1005 は、赤外線リモコン等の遠隔操作可能なものも含む。なお、タッチパネルは、例えば平面的に構成された入力部に対して接触された位置に応じた座標情報が出力されるようにした入力デバイスである。これにより、カメラ 1000 に対し、ユーザー操作に応じた動作を行わせることができる。

20

【0018】

出力処理部 1006 は、CPU1001 がプログラムに従い生成した GUI (Graphical User Interface) 等の表示データに基づき、表示部 1007 に対して表示させるための表示信号を出力する。

【0019】

なお、操作部 1005 としてタッチパネルを用いる場合、操作部 1005 と表示部 1007 を一体的に構成することができる。例えば、タッチパネルを光の透過率が表示部 1007 の表示を妨げないように構成し、表示部 1007 の表示面の上層に取り付ける。そして、タッチパネルにおける入力座標と、表示部 1007 上の表示座標とを対応付ける。これにより、あたかもユーザーが表示部 1007 上に表示された画面を直接的に操作可能であるかのような GUI を構成することができる。

30

【0020】

記録媒体制御部 1011 は、HDD や不揮発性の半導体メモリ等の記録媒体 1012 が接続され、CPU1001 の制御に基づき、接続された記録媒体 1012 からのデータの読み出しや、記録媒体 1012 に対するデータの書き込みを行う。なお、記録媒体制御部 1011 が接続可能な記録媒体 1012 は、不図示のソケット等を介して、例えばメモリカード等の着脱可能な不揮発性の半導体メモリを接続するものとしてもよい。

40

【0021】

記録媒体 1012 は、撮影した映像データのほか、CPU1001 の制御に必要な情報も記録することが可能である。

【0022】

通信制御部 1008 は、CPU1001 の制御に基づき、コネクタ (有線) やアンテナ (無線) 1009 を介して、端末 2000 との通信を行う。

【0023】

図 2 は、端末 2000 のハードウェア構成の一例を示す図である。端末 2000 は、外部装置の一例であり、本実施形態ではいわゆるスマートフォンと呼ばれる携帯電話を用いる。他にも、いわゆるタブレット端末やパーソナルコンピュータ、他のカメラを用いてよい。

50

## 【0024】

図2の端末2000において、多くの構成部分はカメラ1000と同様となるため、カメラ1000と説明が重複するCPU2001から記録媒体2012までの説明は省略する。なお、端末2000におけるライブストリーミング・リモコン（以下、LSR）のアプリケーション（アプリ）のプログラムは、プログラムの一部としてROM2002に格納され、CPU2001によって実行される。なお、LSRアプリは、例えばカメラ1000のメーカーなどからインターネットを介して提供されることが一般的である。ユーザーはLSRアプリを携帯端末2000にダウンロードし、インストールすることによりLSRアプリが使用可能となる。もちろん、LSRアプリの入手方法はこれに限定されず、例えば携帯端末2000の出荷時に既にインストールされている状態でも構わない。

10

## 【0025】

符号・復号処理部2013は、CPU2001の制御に基づき、映像圧縮符号化データの復号化、及び必要に応じて復号化したデータの再符号化を行う。

## 【0026】

携帯電話制御部2014は、CPU2001の制御に基づいて、内部アンテナを介して携帯電話としての通信処理と通話機能の処理とを制御する。

## 【0027】

## [システム構成]

図3は、LSRのシステムのシステム構成の一例を示す図である。LSRのシステムとは、例えば端末から離れた場所にあるカメラの動作を制御可能とし、カメラで撮像された映像データを端末にリアルタイムで送信するシステムである。また、端末からの操作指示に応じて、カメラの動作を制御することも可能である。なお、以下の説明ではLSRアプリが処理の主体であるかのように記載する場合があるが、実際にはLSRアプリのプログラムを読み込んだCPU2001が処理を実行することは言うまでもない。

20

## 【0028】

LSRのシステムは、図3に示すように、カメラ1000、端末2000を有し、カメラ1000と端末2000とは無線LANで接続される。

## 【0029】

次に、図1、図2、図3を用いて、LSRのシステムの概略動作について説明する。

## 【0030】

ユーザーはカメラ1000を操作し、カメラ1000をライブストリーミングモードにする。このライブストリーミングモードは被制御モードの一例である。さらにユーザーは端末2000を操作してLSRアプリを起動する。この状態でユーザーはカメラ1000と端末2000を操作し、カメラ1000と端末2000とを無線で接続する。

30

## 【0031】

カメラ1000と端末2000との接続が確立すると、端末2000のLSRアプリからカメラを操作できるようになる。一方のカメラ1000本体での操作は、LSRアプリからの操作と衝突しないように、操作できる機能が制限される。つまり、操作権の一部がカメラ側からLSRアプリ側に移る。

## 【0032】

CPU1001は、携帯端末2000の指示に応じて撮像・集音を開始し、撮像・集音した映像音声データを、通信制御部1008に供給する。通信制御部1008は、受信した映像音声データを無線LANの規格に則り無線伝送可能な形式に変換してアンテナ1009を介して端末2000へ送信する。なお、通信制御部1008に供給される映像音声データは、カメラ信号処理部1015から出力されたデータでも、符号・復号処理部1016を介して符号化されたデータのどちらでもよい。

40

## 【0033】

端末2000のアンテナ2009は、受信したデータを通信制御部2008に供給する。通信制御部2008は、無線LAN伝送形式のデータを元のデータ形式に変換してCPU2001に送信する。受信したデータが符号化されたデータである場合、CPU2000

50

1は、受信したデータを符号・復号処理部2013に送信して復号化を行い、映像音声データを復元する。符号化されていないデータである場合、CPU2001は、受信したデータをそのまま映像音声データとして扱う。CPU2001は、映像データを出力処理部2006に供給し、出力処理部2006は、受信した映像データを表示部2007に表示する。また、CPU2001は、音声データを図示されないスピーカーを介して音声として出力する。

【0034】

上記一連の処理によって、ユーザーは、無線の電波が到達可能な範囲内であれば、端末2000の表示部2007やスピーカー(不図示)を介して、カメラ1000が撮像・集音している映像音声情報を離れた場所において確認する事ができる。

10

【0035】

なお、無線通信として、無線LAN以外にも、赤外線通信、Bluetooth(登録商標)等の他の無線接続を用いてもよい。また、通信遅延が大きい環境においては、有線接続においても本技術を適用することができる。有線接続の一例としては、例えば、有線LANを介してカメラ1000と端末2000とを接続する、といった形式がある。

【0036】

図4は、本実施形態におけるカメラ1000の動作を示す処理フローチャートである。このフローチャートの各処理は、カメラ1000のCPU1001が各種プログラムや入力信号にしたがい、各部を制御することにより実現される。

20

【0037】

まず、S401は、通信状態の判定開始処理である。CPU1001は一定期間ごとにこの処理を実行する。

【0038】

S402では、CPU1001は端末2000との無線LAN接続が確立しているかどうかチェックする。接続が確立していると判断すればS403へ進み、接続が確立していないと判断すればS404へ進む。ここで、接続が確立していないと判断するのは、端末2000との通信ができない状態はもちろん、一定以上の通信品質が見込めない場合であってもよい。例えば、電波強度が閾値よりも低い、もしくは電波強度が不安定であると判断した場合や、遅延などが大きく端末2000から良好な操作性でカメラを操作できないと判断した場合でもよい。なお、本ステップでの処理は第1の判断の一例である。

30

【0039】

まず、S403に進んだ場合について説明する。S403では、CPU1001はLSRアプリからの制御を可能とする。もしこのステップに進んだ時点でLSRアプリからの操作を受け付けている状態であればその状態を維持する。もしLSRアプリからの操作を受け付けない状態であれば、カメラ本体で操作できる機能を制限し、リモコンからの操作を受け付可能な状態に切り換える。(操作権をリモコンに移す)。

【0040】

次に、S403に進んだ場合について説明する。S404では、CPU1001はカメラ1000の動作状態をチェックする。具体的にはカメラが現在撮像動作を行い、得られた映像データを記録しているであるか否かを判断する。映像データを記録していると判断した場合にはS405に進む。映像データを記録していないと判断した場合にはS406に進み、通信状態の判定処理を終了する。本ステップにおける処理は、第2の判断の一例である。

40

【0041】

S405では、カメラの動作状態を維持したまま、LSRアプリからの操作を受け付けないよう切り替え、カメラ1000における操作制限を終了し、カメラ1000本体ですべての操作ができるようにする(操作権をカメラに移す)。その後S406に進み、通信状態の判定を終了する。

【0042】

上記のようにしたのは以下の理由による。すなわち、端末2000との通信状態が悪く

50

なった状態で L S R アプリに操作権を保持させておくと、 L S R アプリからの操作がカメラ 1 0 0 0 に届かず、カメラ 1 0 0 0 も操作権がないという状態になる可能性がある。この状態ではだれもカメラ 1 0 0 0 を操作できない状態となってしまう。特にカメラ 1 0 0 0 で撮像・記録動作を行っている最中は被写体に応じて素早い操作が求められる可能性が高く、操作できないという状態が短期間でも発生してしまうのは好ましくない。そこで本実施形態では、撮像・記録動作中である場合は操作権をカメラ 1 0 0 0 に移し、操作を継続できるようにした。

#### 【 0 0 4 3 】

なお、本実施形態では撮像・記録動作中かどうかの判定を例にして説明したが、この例に限定されない。例えば再生中・サーチ中など、継続した動作の実行中である場合は操作の継続性を保つため、カメラ 1 0 0 0 に操作権を移してもよい。また、操作が生じる可能性が高いか否かの判断基準として、カメラ 1 0 0 0 がアイドル状態か否かで判断してもよい。

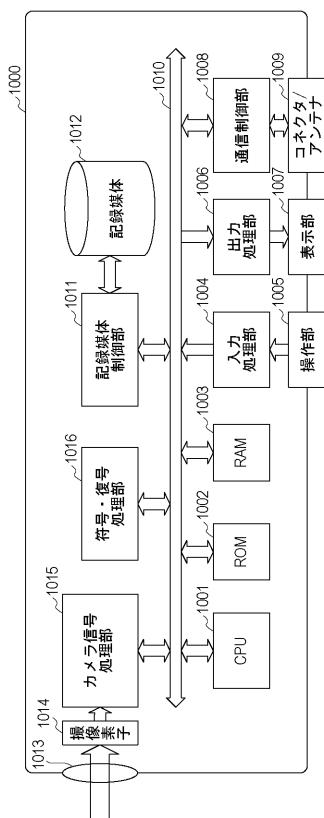
#### 【 0 0 4 4 】

以上、本発明をその好適な実施形態に基づいて詳述してきたが、本発明はこれら特定の実施形態に限られるものではなく、この発明の要旨を逸脱しない範囲の様々な形態も本発明に含まれる。上述の実施形態の一部を適宜組み合わせてもよい。

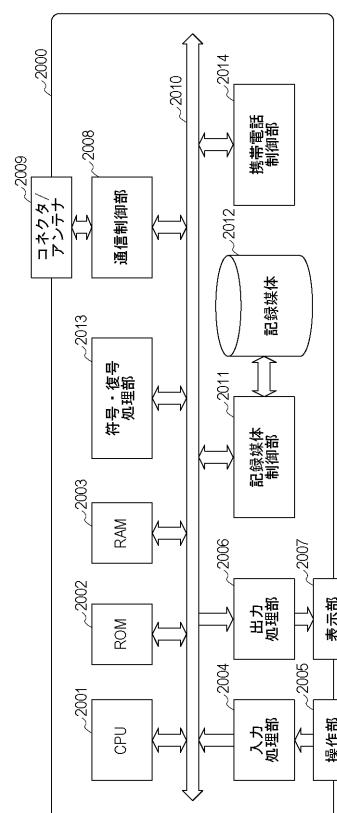
#### 【 0 0 4 5 】

また、本発明は、以下の処理を実行することによっても実現される。即ち、上述した実施形態の機能を実現するソフトウェア（プログラム）を、ネットワーク又は各種記録媒体を介してシステム或いは装置に供給し、そのシステム或いは装置のコンピュータ（又は C P U や M P U 等）がプログラムを読み出して実行する処理である。

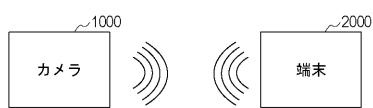
【 図 1 】



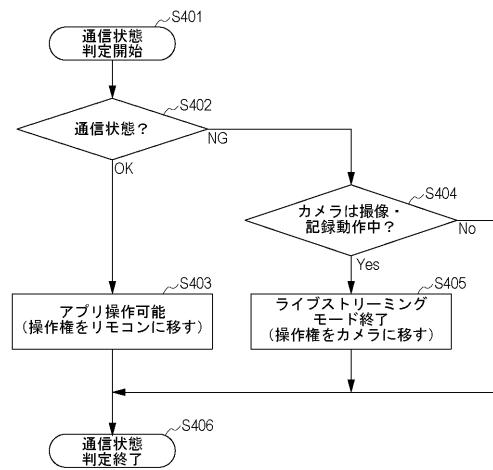
【 図 2 】



【図3】



【図4】



---

フロントページの続き

(56)参考文献 特開2004-304466(JP,A)  
特開2012-063575(JP,A)  
特開2006-121417(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

H04N 5/232  
G03B 15/00  
G03B 17/00