

【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27年6月18日 (2015.6.18)

【公開番号】特開2013-232023(P2013-232023A)
 【公開日】平成25年11月14日 (2013.11.14)
 【年通号数】公開・登録公報2013-062
 【出願番号】特願2012-102158(P2012-102158)
 【国際特許分類】

G 0 6 T 7/00 (2006.01)

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

【 F I 】

G 0 6 T 7/00 3 0 0 F

G 0 6 T 1/00 3 3 0 B

【手続補正書】
 【提出日】平成27年4月17日 (2015.4.17)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 7 8
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 7 8】

画像入力部 2 1 は、撮像装置 1 から出力される画像（画像信号）を入力する。たとえば、撮像装置 1 が R G B ベイヤ配列の色フィルタを備えた C C D イメージセンサを用いる撮像装置である場合、画像入力部 2 1 には、例えば、R 成分信号、G 成分信号および B 成分信号を含む画素信号列が入力される。画像入力部 2 1 は、入力された画像信号を、必要に応じて、所定の形式に変換し、変換した画像信号（変換されない場合は、無変換の画像信号）を物体検出部 2 2 に出力する。また、画像入力部 2 1 は、入力された画像信号を、合成部 2 3 に出力する。

【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】請求項 3
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【請求項 3】

前記対称性評価部は、

前記特徴量抽出画像上の画素値が 0 または正の値をとり、前記画像特徴量が大きい程、大きな値をとるものとし、前記特徴量抽出画像上の画素値の取り得る最大値以上の所定の値を P_{max} とし、

前記特徴量抽出画像上の座標 (i, j) の注目画素の画素値を P_i とし、前記注目画素から前記第 1 方向の一方向である第 1 探索方向に k 画素（ k は自然数）離れた画素の画素値を P_{i-k} とし、前記注目画素から前記第 1 方向の前記第 1 探索方向と逆方向である第 2 探索方向に k 画素離れた画素の画素値を P_{i+k} とし、

前記対称性評価領域の第 1 方向の幅を $2w + 1$ とし、

所定の閾値を Th とし、前記注目画素からの距離 k についての重み付け関数を $c(k)$ とするとき、

前記対称性評価領域の第 1 方向の幅 $2w + 1$ （ w は自然数）を変化させながら、

$$SYM_w(i, j) = \frac{1}{w} \sum_{k=1}^w \{(P \max - f_i(k)) * c(k)\}$$

$$f_i(k) = \begin{cases} |P_{i-k} - P_{i+k}| & \text{if } (P_{i-k} > Th) \text{ or } (P_{i+k} > Th) \\ P \max & \text{else} \end{cases}$$

.....(cl3)

に基づいて、前記注目画素の前記対称性評価値を算出する、
請求項 1 に記載の物体検出装置。