

【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 06 T 7/00 (2006.01)

G 06 T 1/00 (2006.01)

【F I】

G 06 T 7/00 300 F

G 06 T 1/00 330 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】0078

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0078】

画像入力部21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RGBベイヤ配列の色フィルタを備えたCCD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21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21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22に出力する。また、画像入力部21は、入力された画像信号を、合成部23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Pmax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Pi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Pi-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Pi+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。