

【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 7 部門第 3 区分
 【発行日】平成 19 年 12 月 27 日 (2007.12.27)

【公開番号】特開 2006-148260 (P2006-148260A)
 【公開日】平成 18 年 6 月 8 日 (2006.6.8)
 【年通号数】公開・登録公報 2006-022
 【出願番号】特願 2004-332374 (P2004-332374)
 【国際特許分類】

H 0 4 N 5/232 (2006.01)

H 0 4 N 5/222 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 5/232 C

H 0 4 N 5/232 Z

H 0 4 N 5/222 B

【手続補正書】

【提出日】平成 19 年 11 月 13 日 (2007.11.13)

【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】

カメラが予め指示された複数の撮影位置を順番に巡回するように制御する制御手段と、前記カメラの巡回中に移動体を検知する検知手段と、前記検知手段の検知に基づいて、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ優先度を設定する設定手段とを有し、

前記制御手段は、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ設定されている優先度に基づいて、前記複数の撮影位置での撮影を制御することを特徴とする監視装置。

【請求項 2】

前記制御手段は、優先度が閾値を超えて設定されている撮影位置に対しては該撮影位置での撮影を実施し、優先度が前記閾値を超えずに設定されている撮影位置に対しては該撮影位置での撮影を実施することなく、次の撮影位置へ移ることを特徴とする請求項 1 に記載の監視装置。

【請求項 3】

前記設定手段は、前記カメラが前記撮影位置のそれぞれへ移る度に、優先度が前記閾値を超えて設定されている撮影位置に対してはその優先度を減らし、優先度が前記閾値を超えずに設定されている撮影位置に対してはその優先度を増やすことを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の監視装置。

【請求項 4】

前記設定手段は、前記検知手段により移動体が検知された場合、検知された撮影位置に対する優先度を増やし、前記検知手段により移動体が検知されなかった場合、検知された撮影位置に対する優先度を減らすことを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の監視装置。

【請求項 5】

前記制御手段は、前記検知手段によって移動体が検知された場合に前記移動体を追尾し

前記検知手段による移動体の検知と前記制御手段による移動体の追尾との制御の繰り返し中に前記検知手段により移動体が連続して検知されない回数が所定の回数に達すると、

前記移動体の追尾を停止し、前記撮影位置の巡回を再び開始することを特徴とする請求項 1 に記載の監視装置。

【請求項 6】

前記制御手段は、巡回を停止した際の撮影位置から前記カメラの巡回を再び開始することを特徴とする請求項 5 に記載の監視装置。

【請求項 7】

前記制御手段は、最も優先度が高い撮影位置から前記カメラの巡回を再び開始することを特徴とする請求項 5 に記載の監視装置。

【請求項 8】

カメラが予め指示された複数の撮影位置を順番に巡回するように制御する巡回工程と、前記カメラの巡回中に移動体を検知する検知工程と、前記検知工程での検知に基づいて、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ優先度を設定する設定工程とを有し、

前記巡回工程において、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ設定されている優先度に基づいて、前記複数の撮影位置での撮影を制御することを特徴とする監視装置の制御方法。

【請求項 9】

前記巡回工程において、優先度が閾値を超えて設定されている撮影位置に対しては該撮影位置での撮影を実施し、優先度が前記閾値を超えずに設定されている撮影位置に対しては該撮影位置での撮影を実施することなく、次の撮影位置へ移ることを特徴とする請求項 8 に記載の監視装置の制御方法。

【請求項 10】

前記設定工程において、前記カメラが前記撮影位置のそれぞれへ移る度に、優先度が前記閾値を超えて設定されている撮影位置に対してはその優先度を減らし、優先度が前記閾値を超えずに設定されている撮影位置に対してはその優先度を増やすことを特徴とする請求項 8 または 9 に記載の監視装置の制御方法。

【請求項 11】

前記設定工程において、前記検知工程において移動体が検知された場合、検知された撮影位置に対する優先度を増やし、前記検知工程において移動体が検知されなかった場合、検知された撮影位置に対する優先度を減らすことを特徴とする請求項 8 または 9 に記載の監視装置の制御方法。

【請求項 12】

前記検知工程において移動体が検知された場合に前記移動体を追尾する追尾工程をさらに有し、

前記追尾工程において、

移動体の検知と移動体の追尾との制御の繰り返し中に、前記移動体が連続して検知されない回数が所定の回数に達すると、前記移動体の追尾を停止し、前記巡回工程における前記撮影位置の巡回を再び開始することを特徴とする請求項 8 に記載の監視装置の制御方法。

【請求項 13】

前記巡回工程において、巡回を停止した際の撮影位置から前記カメラの巡回を再び開始することを特徴とする請求項 12 に記載の監視装置の制御方法。

【請求項 14】

前記巡回工程において、最も優先度が高い撮影位置から前記カメラの巡回を再び開始することを特徴とする請求項 12 に記載の監視装置の制御方法。

【請求項 15】

請求項 8 ないし 14 に記載の制御方法をコンピュータに実行させるためのプログラム。

【請求項 16】

請求項 15 に記載のプログラムを格納したコンピュータが読み取り可能な記憶媒体。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】発明の名称

【補正方法】変更

【補正の内容】

【発明の名称】監視装置、その制御方法、プログラムおよび記憶媒体

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0001

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0001】

本発明は、監視すべき領域に侵入した移動体を検出するための監視装置、その制御方法、プログラムおよび記憶媒体に関する。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0005

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0005】

本発明の目的は、動き検知の観点から、各撮影位置を差別化することができ、異常発見の効率を向上すると共に、装置に余分な負荷を掛けることを未然に防止することができる監視装置、その制御方法、プログラムおよび記憶媒体を提供することにある。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

本発明は、上記目的を達成するため、カメラが予め指示された複数の撮影位置を順番に巡回するように制御する制御手段と、前記カメラの巡回中に移動体を検知する検知手段と、前記検知手段の検知に基づいて、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ優先度を設定する設定手段とを有し、前記制御手段は、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ設定されている優先度に基づいて、前記複数の撮影位置での撮影を制御することを特徴とする監視装置を提供する。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

本発明は、上記目的を達成するため、カメラが予め指示された複数の撮影位置を順番に巡回するように制御する巡回工程と、前記カメラの巡回中に移動体を検知する検知工程と、前記検知工程での検知に基づいて、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ優先度を設定する設定工程とを有し、前記巡回工程において、前記複数の撮影位置に対してそれぞれ設定されている優先度に基づいて、前記複数の撮影位置での撮影を制御することを特徴とする監視装置の制御方法を提供する。

【手続補正7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0008

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0008】

本発明は、上記目的を達成するため、上記制御方法をコンピュータに実行させるためのプログラムを提供する。

【手続補正8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0009】

本発明は、上記目的を達成するため、上記プログラムを格納したコンピュータが読み取り可能な記憶媒体を提供する。

【手続補正9】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正10】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0011

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正11】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0012

【補正方法】削除

【補正の内容】