

【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 26 年 1 月 9 日 (2014.1.9)

【公表番号】特表 2013-513336 (P2013-513336A)  
 【公表日】平成 25 年 4 月 18 日 (2013.4.18)  
 【年通号数】公開・登録公報 2013-018  
 【出願番号】特願 2012-543148 (P2012-543148)  
 【国際特許分類】

H 0 4 M 11/00 (2006.01)

H 0 4 M 1/00 (2006.01)

【 F I 】

H 0 4 M 11/00 3 0 1

H 0 4 M 1/00 R

【手続補正書】  
 【提出日】平成 25 年 11 月 15 日 (2013.11.15)  
 【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】

移動体装置に関連付けられた対象を追跡する方法であって、

画像、時間、および位置に関する情報を含む画像データセットと、移動体装置特定、時間、および位置に関する情報を含む移動体位置データとを処理することにより、前記画像データセットおよび前記移動体装置データセットからの前記時間および位置に関する情報が、所定の相関度に達していることを示す合致判定を行うステップと、

前記画像データセットおよび前記移動体装置データセット間の合致判定に応じて、特定の移動体装置を特定の画像と関連付けるステップとを備えることを特徴とする方法。

【請求項 2】

前記特定の画像を解析することにより、特定個人の身元情報を判定し、前記特定の画像と前記特定の移動体装置とに関連付けるステップをさらに備えることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

追跡される前記対象が、前記特定個人の身元情報に対応することを判定し、対象追跡の代替として前記特定の移動体装置の位置を追跡するステップをさらに備えることを特徴とする請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記画像データセットは、ビデオ監視データを含むことを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

前記位置データセットは、無線装置からの電波放射を使用して前記無線装置を定位するよう構成されたネットワーク基盤無線定位システムから受信されることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記移動体装置は、無線通信ネットワークと通信する無線通信送受信機を含むことを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記画像データセットに基づき、前記移動体装置の移動方向を判定するステップをさらに備えることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記画像データセットは、視野の重複する第 1 および第 2 撮像装置から受信されることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

前記方法は、難所で実施されることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

無線通信ネットワークと通信する無線通信送受信機を備えた移動体装置に関連付けられた対象を追跡するよう構成されたシステムであって、前記システムは、

少なくとも 1 つのプロセッサと、

前記少なくとも 1 つのプロセッサに対して通信可能に連結された少なくとも 1 つの記憶媒体とを備え、

前記記憶媒体は、前記プロセッサに対して指示するコンピュータ実行可能な指示を記憶し、

前記コンピュータ実行可能な指示は、

少なくとも 1 つの撮像装置から、前記対象を表す画像の少なくとも一部を含む画像データを受信するステップと、

前記移動体装置に関する、前記移動体装置に関連付けられた移動体装置 ID および公的 ID からなる識別情報および位置情報を受信するステップと、

前記移動体装置を前記識別情報と前記位置情報とに関連付けるステップとを備えることを特徴とするシステム。

【請求項 11】

前記関連付けるステップは、

前記受信した画像データを解析するステップと、

前記解析された画像データと事前に記憶された画像データとに基づき、前記受信した画像データが前記移動体装置に関連付けられていることを判定するステップとを含むことを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 12】

前記判定するステップは、所定の相関レベルに応じて、前記受信した画像データが事前に記憶された画像データと相関することを判定するステップを含むことを特徴とする請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 13】

前記画像データは、ビデオ監視データを含むことを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 14】

前記位置情報は、無線装置からの電波放射を使用して前記無線装置を定位するよう構成されたネットワーク基盤無線定位システムから受信されることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 15】

前記無線通信ネットワークは、ローカル無線通信ネットワークであることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 16】

前記無線通信ネットワークは、広域無線通信ネットワークであることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 17】

前記位置情報および前記識別情報に基づき、ジオフェンス境界に対する前記対象の出入りをモニタリングするステップをさらに備えることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 18】

前記対象は車両であることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 19】

前記少なくとも 1 つの撮像装置は、第 1 および第 2 撮像装置からなり、

前記第 1 撮像装置の視野から前記第 2 撮像装置の視野へと前記対象が移動する間、前記対象を追跡するステップと、前記第 1 および第 2 撮像装置からの画像データを使用して前記対象を追跡するステップとをさらに備えることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 20】

前記受信した画像データに基づき、前記移動体装置の移動方向を判定するステップをさらに備えることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 21】

前記少なくとも 1 つの撮像装置は、視野の重複する第 1 および第 2 撮像装置からなることを特徴とする請求項 10 に記載のシステム。

【請求項 22】

前記方法は、難所で実施されることを特徴とする請求項 10 に記載の方法。

【請求項 23】

請求項 1 から 9 のいずれか 1 項に記載の方法をコンピュータに実行させるためのプログラム。