

【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】令和2年1月16日(2020.1.16)

【公開番号】特開2018-88584(P2018-88584A)

【公開日】平成30年6月7日(2018.6.7)

【年通号数】公開・登録公報2018-021

【出願番号】特願2016-230028(P2016-230028)

【国際特許分類】

H 04 N 5/232 (2006.01)

H 04 N 5/225 (2006.01)

H 04 N 7/18 (2006.01)

G 06 T 7/20 (2017.01)

【F I】

H 04 N 5/232 C

H 04 N 5/225 C

H 04 N 7/18 D

H 04 N 7/18 G

G 06 T 7/20 B

【手続補正書】

【提出日】令和1年11月27日(2019.11.27)

【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】

監視対象である監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報を取得する取得手段と、

前記取得手段により取得された前記監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報に基づいて、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する推定手段と、

前記推定手段により推定された領域に基づいて、前記監視オブジェクトの監視に利用されるデバイスを決定する決定手段と、

を有することを特徴とするシステム。

【請求項2】

前記周囲の環境の情報は、前記監視オブジェクトの周囲の地形情報、周囲の規則情報、周囲のオブジェクトの属性情報の少なくとも何れかであることを特徴とする請求項1記載のシステム。

【請求項3】

前記監視オブジェクトの情報は、前記監視オブジェクトの移動速度の情報であることを特徴とする請求項1又は2記載のシステム。

【請求項4】

前記システムは、撮像装置とセンサと制御装置とを含むことを特徴とする請求項1乃至3何れか1項記載のシステム。

【請求項5】

前記取得手段は、前記撮像装置により撮影された画像に基づいて、前記監視オブジェクトの情報を取得する請求項4記載のシステム。

**【請求項 6】**

前記取得手段は、前記センサから出力された情報に基づいて、前記監視オブジェクトの情報を取得する請求項4記載のシステム。

**【請求項 7】**

前記取得手段は、前記撮像装置により撮影された画像と前記センサから出力された情報に基づいて、前記監視オブジェクトの情報を取得する請求項4記載のシステム。

**【請求項 8】**

複数の前記制御装置はネットワークを介して相互に接続され、前記推定手段は前記制御装置それぞれに実装されている請求項4乃至7何れか1項記載のシステム。

**【請求項 9】**

前記推定手段は、前記取得手段により取得された前記監視オブジェクトの情報と、前記撮像装置により撮影された前記監視オブジェクトの画像に基づいて取得された前記監視オブジェクトの移動速度の情報に基づいて、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する請求項4乃至8何れか1項記載のシステム。

**【請求項 10】**

前記推定手段は、前記取得手段により取得された前記監視オブジェクトの情報と、前記センサにより検出された前記監視オブジェクトの属性情報に基づいて取得された前記監視オブジェクトの移動速度の情報に基づいて、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する請求項4乃至8何れか1項記載のシステム。

**【請求項 11】**

前記推定手段は、監視の応答性が求められる場合、前記推定手段による推定を行い、監視の応答性が求められない場合、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する処理を、クラウドシステムに委譲する委譲手段を更に有する請求項1乃至10何れか1項記載のシステム。

**【請求項 12】**

前記取得手段は、クラウドシステムから、前記監視オブジェクトの周囲の環境の情報を取得する請求項1乃至11何れか1項記載のシステム。

**【請求項 13】**

監視対象である監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報を取得する取得手段と、

前記取得手段により取得された前記監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報をに基づいて、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する推定手段と、

前記推定手段により推定された領域に基づいて、前記監視オブジェクトの監視に利用されるデバイスを決定する決定手段と、

を有する情報処理装置。

**【請求項 14】**

情報処理方法であって、

監視対象である監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報を取得する取得ステップと、

前記取得ステップで取得された前記監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報をに基づいて、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する推定ステップと、

前記推定ステップにおいて推定された領域に基づいて、前記監視オブジェクトの監視に利用されるデバイスを決定する決定ステップと、

を含む情報処理方法。

**【請求項 15】**

コンピュータに、

監視対象である監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報を取得する取得ステップと、

前記取得ステップで取得された前記監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報に基づいて、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する推定ステップと、

前記推定ステップにおいて推定された領域に基づいて、前記監視オブジェクトの監視に利用されるデバイスを決定する決定ステップと、

を実行させるためのプログラム。

【手続補正2】

【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】

本発明の情報処理装置は、監視対象である監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報を取得する取得手段と、前記取得手段により取得された前記監視オブジェクトの情報及び当該監視オブジェクトの周囲の環境の情報に基づいて、前記監視オブジェクトが移動する領域を推定する推定手段と、前記推定手段により推定された領域に基づいて、前記監視オブジェクトの監視に利用されるデバイスを決定する決定手段と、を有する。