

【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 24 年 3 月 22 日 (2012.3.22)

【公開番号】特開 2010-206405 (P2010-206405A)  
 【公開日】平成 22 年 9 月 16 日 (2010.9.16)  
 【年通号数】公開・登録公報 2010-037  
 【出願番号】特願 2009-48410 (P2009-48410)  
 【国際特許分類】

H 0 4 N 7/18 (2006.01)  
 G 0 6 T 7/20 (2006.01)  
 G 0 6 T 1/00 (2006.01)  
 G 0 8 B 25/00 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 7/18 D  
 G 0 6 T 7/20 B  
 H 0 4 N 7/18 G  
 G 0 6 T 1/00 3 4 0 B  
 G 0 8 B 25/00 5 1 0 M

【手続補正書】  
 【提出日】平成 24 年 2 月 6 日 (2012.2.6)

【手続補正 1】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 0 9 8  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 0 9 8】

ペアについてのループ処理において、まず経路長算出手段 3 3 2 はステップ S 7 6 にて算出された投影線のうちペアの各人物位置について算出された 2 つの投影線の交点を算出する (S 7 8)。

【手続補正 2】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 1 0 0  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 1 0 0】

身長  $h$  についてのループ処理において、まず経路長算出手段 3 3 2 はステップ S 7 8 にて算出された交点に高さ  $h / 2$  を付与して交点を 3 次元座標化する (S 8 0)。交点の座標を  $(x_c, y_c)$  とすると 3 次元座標化された交点の座標は  $(x_c, y_c, h / 2)$  と設定される。

【手続補正 3】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】0 1 0 3  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【0 1 0 3】

続いて経路長算出手段 3 3 2 は、ステップ S 8 1 にて逆射影された交点のそれぞれと当該交点の算出元である人物位置との間の距離を算出し (S 8 2)、これらの和を経路長として算出する (S 8 3)。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 8】

| 統合パターン |                  | 統合評価値             |
|--------|------------------|-------------------|
| 識別番号   | 内容               |                   |
| #1     | A1とA2, B2単独      | $0.8+0.4=1.2$     |
| #2     | A1とB2, A2単独      | $0.6+0.2=0.8$     |
| #3     | A1単独, A2単独, B2単独 | $0.2+0.2+0.4=0.8$ |