

【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1区分

【発行日】平成17年7月28日(2005.7.28)

【公開番号】特開2000-46958(P2000-46958A)

【公開日】平成12年2月18日(2000.2.18)

【出願番号】特願平10-214004

【国際特許分類第7版】

G 0 1 V 8/10

H 0 4 N 5/33

【F I】

G 0 1 V 9/04 S

H 0 4 N 5/33

【手続補正書】

【提出日】平成16年12月24日(2004.12.24)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 7】

次に、4 b は全周の警戒を主たる目的とした赤外線センサであり、赤外線センサ4 b は、1次元タイプの赤外線検出素子14と、赤外線窓10と、赤外線窓10を介して外界から入射される赤外線を赤外線検出素子上に結像させる光学系2と、赤外線検出素子14の駆動制御を行うとともに赤外線検出素子14から出力される電気信号を増幅及び補正し赤外線信号として外部に出力するための信号処理回路3から構成される。また、信号処理回路3の動作は制御手段5で制御し、赤外線センサ4 b から出力される赤外線信号内から目標抽出処理手段8により目標を抽出し、併せて、脅威度判定処理手段9により目標の脅威度を判定する。さらに、赤外線センサ4 bにおいて所定の空間領域を所定の周期(例えば1秒程度)で撮像するために、駆動機構制御手段15では、エレベーション駆動機構11、アジャマス駆動機構12及び回転駆動機構13に駆動指令を与える。このように赤外線センサ4 b を構成することで、所定の空間領域内の目標の探知及び探知目標に対する脅威度判定を所定の周期で行うことができる。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 0】

【発明の実施の形態】

実施の形態1.

以下、この発明における一実施の形態を図を用いて説明する。図1は、この発明の一実施形態を示す構成図である。図において、1、2、3、4、6及び9は従来の装置と同一である。5は複数個の各赤外線センサ4を制御する制御手段、7は方位・回転角度指示手段6により指示された方位を中心に前記赤外線センサ4から出力される赤外線信号21内から所定の角度範囲を、指示された回転角で変換しビデオ信号として出力する表示処理手段、8は各赤外線センサ4から出力される赤外線信号21内から目標を抽出する目標抽出処理手段、10は機体外表面に設置した赤外線窓である。なお、以下の説明においては、2次元タイプの赤外線検出素子1としては、画素数 = 1024 × 1024、フレームレー

ト = 1 / 30 秒、各赤外線センサの視野角としては $90^\circ \times 90^\circ$ を例に説明する。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1】

