

【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 1 4 と、赤外線窓 1 0 と、赤外線窓 1 0 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 1 4 の駆動制御を行うとともに赤外線検出素子 1 4 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 1 5 では、エレベーション駆動機構 1 1、アジマス駆動機構 1 2 及び回転駆動機構 1 3 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 2 1 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 2 1 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 = 1 0 2 4 × 1 0 2 4、フレームレ-

$t = 1 / 30$ 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】

