

【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6年1月31日(2024.1.31)

【国際公開番号】WO2022/224827
 【出願番号】特願2023-516433(P2023-516433)

【国際特許分類】

H 0 4 N 7/18(2006.01)

H 0 4 N 5/77(2006.01)

E 0 2 F 9/26(2006.01)

10

【F I】

H 0 4 N 7/18 J

H 0 4 N 7/18 U

H 0 4 N 5/77

E 0 2 F 9/26 B

【手続補正書】

【提出日】令和5年12月28日(2023.12.28)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

20

【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】

作業機械の周辺の画像を取得する画像取得手段と、
 前記画像取得手段が取得した画像を記録する記録手段と、
 前記作業機械の操作に関する操作情報を取得する操作情報取得手段と、
 前記作業機械の状態を検出し、当該状態に関する状態情報を取得する状態検出手段と、
 前記操作情報取得手段から取得した操作情報と、前記状態検出手段から取得した状態情報
 報とに、所定の差異があるか否かを判定する判定手段と、
 前記判定手段により前記操作情報と前記状態情報とに差異があると判定された場合、少
 なくとも差異があると判定された時点のものを含む前記画像を前記記録手段に記録させる
 記録制御手段と、
 を備える、
 情報処理装置。

30

【請求項2】

前記記録手段は、上書き記録が禁止された保護領域を有し、
 前記記録制御手段は、前記判定手段により前記操作情報と前記状態情報とに差異があると
 判定された場合、少なくとも差異があると判定された時点のものを含む前記画像を前記
 保護領域に移動させる、
 請求項1に記載の情報処理装置。

40

【請求項3】

前記記録手段は、自動的に上書き記録されるループ記録領域を有し、
 前記記録制御手段は、常態で、前記画像取得手段が取得した画像を前記ループ記録領域
 に記録させる、
 請求項1又は請求項2に記載の情報処理装置。

【請求項4】

前記記録制御手段は、前記判定手段により前記操作情報と前記状態情報とに差異があると
 判定された場合、前記ループ記録領域への前記画像の記録を停止させる、

50

請求項 3 に記載の情報処理装置。

【請求項 5】

前記状態検出手段は、前記画像取得手段が取得した画像に基づいて、前記状態情報を取得する、

請求項 1 に記載の情報処理装置。

【請求項 6】

前記作業機械は、走行体と旋回体を有し、

前記判定手段は、前記操作情報に含まれる前記作業機械の進行方向又は旋回方向と、前記状態情報に含まれる前記作業機械の動作方向とが異なる場合に、前記操作情報と前記状態情報とに差異があると判定する、

請求項 1 に記載の情報処理装置。

10

【請求項 7】

前記判定手段は、前記操作情報が前記作業機械の停止指示を含み、前記状態情報が前記作業機械の移動を含む場合に、前記操作情報と前記状態情報とに差異があると判定する、

請求項 1 に記載の情報処理装置。

【請求項 8】

前記作業機械は、所定の旋回方向に回転する旋回体を有し、

前記判定手段は、前記状態情報が、前記旋回方向とは異なる方向の回転を含む場合に、前記操作情報と前記状態情報とに差異があると判定する、

請求項 1 に記載の情報処理装置。

20

【請求項 9】

前記作業機械は、走行体、旋回体及びアタッチメントを有する、

請求項 1 に記載の情報処理装置。

【請求項 10】

作業機械の周辺の画像を取得する画像取得手段と、前記画像取得手段が取得した画像を記録する記録手段と、を備える情報処理装置の制御プログラムであって、

コンピュータを、

前記作業機械の操作に関する操作情報を取得する操作情報取得手段、

前記作業機械の状態を検出し、当該状態に関する状態情報を取得する状態検出手段、

前記操作情報取得手段から取得した操作情報と、前記状態検出手段から取得した状態情報とに、所定の差異があるか否かを判定する判定手段、

30

前記判定手段により前記操作情報と前記状態情報とに差異があると判定された場合、少なくとも差異があると判定された時点のものを含む前記画像を前記記録手段に記録させる記録制御手段、

として機能させる、

情報処理装置の制御プログラム。

40

50