【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３区分
【発行日】平成30年11月15日(2018.11.15)

【公開番号】特開2017-76308(P2017-76308A)
【公開日】平成29年4月20日(2017.4.20)
【年通号数】公開・登録公報2017-016
【出願番号】特願2015-204358(P2015-204358)
【国際特許分類】
Ｇ０６Ｔ　7/00　(2017.01)
Ｇ０６Ｔ　1/00　(2006.01)
Ｂ２５Ｊ　19/04　(2006.01)
Ｇ０６Ｔ　7/60　(2017.01)
【ＦＩ】
Ｇ０６Ｔ　7/00　Ｔ
Ｇ０６Ｔ　1/00　３００
Ｂ２５Ｊ　19/04
Ｇ０６Ｔ　7/60　１５０Ｂ

【手続補正書】
【提出日】平成30年10月5日(2018.10.5)
【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】
マーカーを検出する画像処理装置であって、
前記マーカーが含まれる画像の少なくとも一部を二値化する閾値である第１閾値を、前記画像から検出されたマーカーの数に基づいて決定する、
画像処理装置。
【請求項２】
第２閾値の変化に応じて前記画像から検出された前記マーカーの数に基づいて前記第１閾値を決定する、
請求項１に記載の画像処理装置。
【請求項３】
前記第１閾値を、前記マーカーの数と、前記第２閾値を用いて前記画像を二値化した際に検出される領域の数と、に基づいて決定する、
請求項２に記載の画像処理装置。
【請求項４】
前記マーカーは、図心マーカーである、
請求項１から３のうちいずれか一項に記載の画像処理装置。
【請求項５】
前記第１閾値を用いて画像から対象物を検出する、
請求項１から４のうちいずれか一項に記載の画像処理装置。
【請求項６】
請求項１から５のうちいずれか一項に記載の画像処理装置を備える、
ロボット。
【請求項７】

前記マーカーを含む範囲の前記画像を撮像する撮像部と、
請求項６に記載のロボットと、
を備えるロボットシステム。