

【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20年7月24日(2008.7.24)

【公開番号】特開2006-345254(P2006-345254A)

【公開日】平成18年12月21日(2006.12.21)

【年通号数】公開・登録公報2006-050

【出願番号】特願2005-169394(P2005-169394)

【国際特許分類】

H 04 N 5/232 (2006.01)

G 03 B 7/091 (2006.01)

G 03 B 7/28 (2006.01)

【F I】

H 04 N 5/232 Z

G 03 B 7/091

G 03 B 7/28

【手続補正書】

【提出日】平成20年6月6日(2008.6.6)

【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】

被写体像を電気信号に変換して画像データを得る撮像手段と、

前記撮像手段により得られた画像データから被写体が存在する複数の領域を認識する認識手段と、

前記認識手段により認識された前記複数の領域の画像データから撮像パラメータを算出する算出手段と、

前記算出手段によって算出された撮像パラメータに基づき、前記複数の領域をグループ化するグループ化手段と、

前記グループ化手段によってグループ化されたグループ毎にそれぞれ撮像パラメータを設定する設定手段とを有し、

前記設定手段により設定されたグループ毎の撮像パラメータに基づいて、撮影することを特徴とする撮像装置。

【請求項2】

前記撮像パラメータとは、被写体距離、被写体の座標値、被写体輝度、絞り値、シャッタースピード、のうち少なくとも2つ以上は含むことを特徴とする請求項1に記載の撮像装置。

【請求項3】

前記グループ化手段によってグループ化されたグループそれぞれにつき撮影を行うことを特徴とする請求項1または2に記載の撮像装置。

【請求項4】

被写体像を電気信号に変換して画像データを得る撮像工程と、

前記撮像工程において得られた画像データから被写体が存在する複数の領域を認識する認識工程と、

前記認識工程において認識された前記複数の領域の画像データから撮像パラメータを算出する算出手工程と、

前記算出工程において算出された撮像パラメータに基づき、前記複数の領域をグループ化するグループ化工程と、

前記グループ化工程においてグループ化されたグループ毎にそれぞれ撮像パラメータを設定する設定工程と、

前記設定工程において設定されたグループ毎の撮像パラメータに基づいて、撮影を行う撮影工程とを有することを特徴とする撮像装置の制御方法。

【請求項 5】

前記撮像パラメータとは、被写体距離、被写体の座標値、被写体輝度、絞り値、シャッタースピード、のうち少なくとも 2 つ以上は含むことを特徴とする請求項 4 に記載の撮像装置の制御方法。

【請求項 6】

前記撮影工程では、前記グループ化工程によってグループ化されたグループそれぞれにつき撮影を行うことを特徴とする請求項 4 または 5 に記載の撮像装置の制御方法。

【請求項 7】

請求項 4 乃至 6 のいずれかに記載の制御方法をコンピュータに実行させることを特徴とするプログラム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0014

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0014】

上記課題を解決し目的を達成する為に本発明の撮像装置は、被写体像を電気信号に変換して画像データを得る撮像手段と、前記撮像手段により得られた画像データから被写体が存在する複数の領域を認識する認識手段と、前記認識手段により認識された前記複数の領域の画像データから撮像パラメータを算出する算出手段と、前記算出手段によって算出された撮像パラメータに基づき、前記複数の領域をグループ化するグループ化手段と、前記グループ化手段によってグループ化されたグループ毎にそれぞれ撮像パラメータを設定する設定手段とを有し、前記設定手段により設定されたグループ毎の撮像パラメータに基づいて、撮影することを特徴とするものである。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0015

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0015】

上記課題を解決し目的を達成する為に本発明の撮像装置の制御方法は、被写体像を電気信号に変換して画像データを得る撮像工程と、前記撮像工程において得られた画像データから被写体が存在する複数の領域を認識する認識工程と、前記認識工程において認識された前記複数の領域の画像データから撮像パラメータを算出する算出工程と、前記算出工程において算出された撮像パラメータに基づき、前記複数の領域をグループ化するグループ化工程と、前記グループ工程においてグループ化されたグループ毎にそれぞれ撮像パラメータを設定する設定行程と、前記設定行程において設定されたグループ毎の撮像パラメータに基づいて、撮影を行う撮影工程とを有することを特徴とする撮像装置の制御方法。