

【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 1 部門第 2 区分

【発行日】平成27年4月9日 (2015.4.9)

【公開番号】特開2014-61057(P2014-61057A)

【公開日】平成26年4月10日 (2014.4.10)

【年通号数】公開・登録公報2014-018

【出願番号】特願2012-206838(P2012-206838)

【国際特許分類】

A 6 1 B 5/107 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 5/10 3 0 0 Q

【手続補正書】

【提出日】平成27年2月23日 (2015.2.23)

【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】

接近した状態で被写体の一部を測定する測定器に設けられたマーカを、前記被写体とともに撮像する撮像部と、

前記撮像部による撮像で得られる撮像画像に基づいて、前記被写体に対する前記マーカの位置を表すマーカ位置を算出する位置算出部と、

前記マーカ位置が、前記被写体の一部を測定するときのマーカ位置である測定位置と一致した場合、予め決められた制御処理を行う制御部と

を含む情報処理装置。

【請求項 2】

前記マーカは、点灯又は消灯することにより、予め決められた点滅パターンで点滅する発光部であり、

前記撮像画像内の前記マーカの点灯又は消灯に基づいて、前記マーカの点滅パターンを検知するパターン検知部を

さらに含む請求項 1 に記載の情報処理装置。

【請求項 3】

前記マーカは、前記測定器の状態を表す前記点滅パターンで点滅し、

前記パターン検知部の検知結果に基づいて、前記測定器の状態を表示部に表示させる表示制御部を

さらに含む請求項 2 に記載の情報処理装置。

【請求項 4】

前記制御部は、前記マーカ位置が、前記測定器が移動する軌跡上の各測定位置と一致する毎に、予め決められた制御処理を行う

請求項 1 乃至 3 のいずれか に記載の情報処理装置。

【請求項 5】

前記制御部は、前記マーカ位置が前記測定位置と一致した場合、その旨をユーザに報知させる第 1 の前記制御処理、又は前記測定器を制御して、前記測定器に前記被写体の一部を測定させる第 2 の前記制御処理の少なくとも一方を行う

請求項 1 乃至 4 のいずれか に記載の情報処理装置。

【請求項 6】

前記測定器の傾きを識別する傾き識別部をさらに含む
請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載の情報処理装置。

【請求項 7】

前記測定器は、前記測定器の動きをセンシングするセンサを有し、
前記傾き識別部は、前記センサのセンシング結果に基づいて、前記測定器の傾きを識別する
請求項 6 に記載の情報処理装置。

【請求項 8】

前記マーカは、前記測定器の筐体に設けられた図形であり、
前記傾き識別部は、前記撮像画像内の前記図形の形状に基づいて、前記測定器の傾きを識別する
請求項 6 に記載の情報処理装置。

【請求項 9】

前記測定器は、接近した状態で撮像を行うことにより、前記被写体の肌を測定し、
前記測定器の撮像により得られた複数の肌画像に基づいて、前記複数の肌画像をつなぎ合わせた全体肌画像を生成する生成部を
さらに含む請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載の情報処理装置。

【請求項 10】

前記測定位置までの距離を測定する距離測定部と、
前記測定位置と前記距離に基づいて、前記肌画像の 3 次元位置を算出する 3 次元位置算出部と
をさらに含み、
前記生成部は、複数の前記肌画像の 3 次元位置にも基づいて、前記被写体の肌を立体的に表示する前記全体肌画像を生成する
をさらに含む請求項 9 に記載の情報処理装置。

【請求項 11】

前記測定器は、
前記被写体の一部に対して、複数の異なる波長の光を照射する照射部と、
複数の異なる波長毎に、前記波長の光が照射されているときの肌の撮像を行うことにより、前記被写体の一部を測定するカメラ測定部と
を有する
請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載の情報処理装置。

【請求項 12】

前記測定器は、前記情報処理装置に着脱自在とされる
請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載の情報処理装置。

【請求項 13】

前記測定器は、前記情報処理装置に装着された状態で充電可能とされる
請求項 12 に記載の情報処理装置。

【請求項 14】

前記測定器は、
前記被写体の一部を接写するカメラ測定部と、
前記カメラ測定部を囲む筒状の形状を有し、前記被写体の一部に押し当てられたときにオン状態とされる鏡筒部と、
ユーザの回転操作に応じて、前記カメラ測定部の光軸を中心として回転される回転部と
を有する請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載の情報処理装置。

【請求項 15】

前記カメラ測定部は、前記鏡筒部がオン状態とされたときに、前記被写体の一部を接写し、
前記回転部は、前記カメラ測定部の動作に関する動作モードを切り替える際に、前記カ

メラ測定部の光軸を中心として回転される

請求項 1 4 に記載の情報処理装置。

【請求項 1 6】

接近した状態で被写体の一部を測定する測定器に設けられたマーカを、前記被写体とともに撮像する撮像部を有する情報処理装置の情報処理方法において、

前記撮像部による撮像で得られる撮像画像に基づいて、前記被写体に対する前記マーカの位置を表すマーカ位置を算出する位置算出ステップと、

前記マーカ位置が、前記被写体の一部を測定するときのマーカ位置である測定位置と一致した場合、予め決められた制御処理を行う制御ステップと

を含む情報処理方法。

【請求項 1 7】

接近した状態で被写体の一部を測定する測定器に設けられたマーカを、前記被写体とともに撮像する撮像部を有する情報処理装置のコンピュータを、

前記撮像部による撮像で得られる撮像画像に基づいて、前記被写体に対する前記マーカの位置を表すマーカ位置を算出する位置算出部と、

前記マーカ位置が、前記被写体の一部を測定するときのマーカ位置である測定位置と一致した場合、予め決められた制御処理を行う制御部と

して機能させるためのプログラム。

【請求項 1 8】

ユーザに接近した状態で測定を行う測定器と、前記ユーザ及び前記測定器を撮像する撮像部を有する情報処理装置から構成される測定システムにおいて、

前記測定器は、

接近した状態でユーザの一部を測定する測定部と、

前記測定器の筐体に設けられたマーカと

を有し、

前記情報処理装置は、

前記測定器に設けられた前記マーカを、前記ユーザとともに撮像する撮像部と、

前記撮像部による撮像で得られる撮像画像に基づいて、前記ユーザに対する前記マーカの位置を表すマーカ位置を算出する位置算出部と、

前記マーカ位置が、前記ユーザの一部を測定するときのマーカ位置である測定位置と一致した場合、予め決められた制御処理を行う制御部と

を有する

測定システム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 8 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 8 6】

なお、報知処理の実行時には、LED 2 1 bは点灯中であるものとする。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 2 8 7

【補正方法】削除

【補正の内容】