

【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25年12月19日 (2013.12.19)

【公開番号】特開2012-113460(P2012-113460A)
 【公開日】平成24年6月14日 (2012.6.14)
 【年通号数】公開・登録公報2012-023
 【出願番号】特願2010-260869(P2010-260869)
 【国際特許分類】

G 0 6 T 7/00 (2006.01)

G 0 6 T 7/20 (2006.01)

【 F I 】

G 0 6 T 7/00 3 0 0 B

G 0 6 T 7/20 3 0 0 A

G 0 6 T 7/00 3 0 0 F

【手続補正書】
 【提出日】平成25年11月6日 (2013.11.6)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 1 0 0
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 1 0 0】

なお、手を認識対象物とする第 1 認識部 6 2 の認識処理と人を認識対象物とする第 2 認識部 6 3 の認識処理とは認識対象物が異なるだけであり、処理は同様であるので、簡単のため人を認識対象物とする第 2 認識部 6 3 の認識処理についてだけ説明する。

【手続補正 2】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 3 2 1
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 3 2 1】

なお、条件として相対的な距離と相対的な角度の関係との 2 つの条件について説明したが、この 2 つの条件を組み合わせると判断してもよい。

【手続補正 3】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 3 2 5
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 3 2 5】

図 2 6 A は、相対的な距離の関係の条件を満足する例を示す図である。手認識枠 1 6 2 - 3 1 と姿勢 1 6 4 - 3 1 は接触しており、距離 $d = 0$ となる。従って、手認識枠 1 6 2 - 3 1 と姿勢 1 6 4 - 3 1 との距離は、予め設定された範囲内にあるので、判定部 6 4 は、相対的な距離の関係の条件を満足すると判定する。

【手続補正 4】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 3 2 8
 【補正方法】変更
 【補正の内容】

【 0 3 2 8 】

これにより、図 2 6 B に示すように、顔認識枠 1 6 3 - 3 2 に対する手認識枠 1 6 2 - 3 2 の相対位置が、検出領域 1 8 1 - 1 1 内であり、相対位置の条件を満足していても、手認識枠 1 6 2 - 3 2 と姿勢 1 6 4 - 3 2 との相対的な距離の条件を満足していないので、判定部 6 4 は、条件を満足していないと判定する。