【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16年9月24日(2004.9.24)

【公開番号】特開2002-27442(P2002-27442A)
【公開日】平成14年1月25日(2002.1.25)
【出願番号】特願2000-204087(P2000-204087)
【国際特許分類第７版】
　Ｈ０４Ｎ　7/18
　Ｇ０６Ｔ　1/00
　Ｇ０６Ｔ　7/20
　Ｈ０４Ｎ　5/232
【ＦＩ】
　Ｈ０４Ｎ　7/18　　Ｇ
　Ｈ０４Ｎ　7/18　　Ｆ
　Ｇ０６Ｔ　1/00　４５０Ｂ
　Ｇ０６Ｔ　7/20　　Ｂ
　Ｈ０４Ｎ　5/232　　Ｃ

【手続補正書】
【提出日】平成15年9月11日(2003.9.11)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】特許請求の範囲
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
監視対象区域を複数のエリアに分け、該監視対象区域での監視対象物体の有無を検知用カメラにより検出し、該検知用カメラにより検出された対象物体を追尾用カメラにより追尾撮像する物体追尾システムであって、前記複数のエリア毎に前記追尾用カメラに関するプリセット値が設定されていると共に該エリアより広いオーバーラップエリアを設け、前記対象物体が該オーバーラップエリアを越えない限り、前記プリセット値を変更せずそれまでのエリアに対応したプリセット値により前記追尾用カメラを制御することを特徴とする物体追尾システム。
【請求項２】
複数のエリアそれぞれに対応して設けた対象物体を検出するための複数の検知用カメラと、該対象物体を追尾撮像する追尾用カメラとを有し、前記追尾カメラには予め前記複数のエリア毎に対応したプリセット値を設定し、前記検知用カメラが対象物体を検出したときに当該検知用カメラに対応するエリアに応じて前記追尾用カメラをそのエリアのプリセット値により制御し、前記対象物体を追尾し撮像する物体追尾システムであって、
前記検知用カメラに対応したエリアには該エリアより広いオーバーラップエリアを設け、前記対象物体が前記オーバーラップエリアを越えない限り、前記プリセット値を変更せずそれまでのエリアに対応したプリセット値により前記追尾用カメラを制御することを特徴とする物体追尾システム。
【請求項３】
請求項１又は請求項２において、前記エリアを複数個組み合わせ複合エリアを形成し、該複合エリアに対応した追尾用カメラのプリセット値を有することを特徴とする物体追尾システム。
【請求項４】

請求項３において、検知用カメラにより複数の対象物体を検知した場合には、前記複合エリアに対応したプリセット値により前記追尾用カメラを制御することを特徴とする物体追尾システム。

【請求項５】

請求項４において、前記複合エリアは複数存在し、前記複数の複合エリアのうち、前記複数の対象物体のうち少なくとも１つの対象物体を含む前記複合エリアに対応したプリセット値を選択することを特徴とする物体追尾システム。

【請求項６】

請求項５において、前記選択された複合エリアが複数存在する場合は、エリア面積に基づいて前記複合エリアのいずれかに対応したプリセット値を選択することを特徴とする物体追尾システム。

【請求項７】

請求項５において、前記選択された複合エリアが複数存在する場合は、前記対象物体の前記複合エリア上の位置に基づいて前記複合エリアのいずれかに対応したプリセット値を選択することを特徴とする物体追尾システム。