

【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 19 年 3 月 15 日 (2007.3.15)

【公開番号】特開 2005-250989 (P2005-250989A)
 【公開日】平成 17 年 9 月 15 日 (2005.9.15)
 【年通号数】公開・登録公報 2005-036
 【出願番号】特願 2004-62578 (P2004-62578)
 【国際特許分類】

G 0 6 T 7/20 (2006.01)

H 0 4 N 7/18 (2006.01)

【F I】

G 0 6 T 7/20 B

H 0 4 N 7/18 D

【手続補正書】
 【提出日】平成 19 年 1 月 29 日 (2007.1.29)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 2 7
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 2 7】

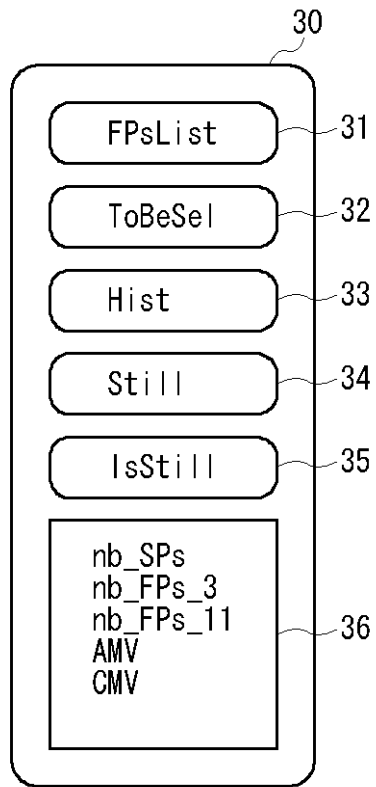
上記初期処理によって、本実施形態の移動物体追跡方法で使用する、以下の入力データが得られる。

- (1) ビデオ画像から得られた入力フレーム
- (2) 追跡領域の位置 (本例では領域角位置の座標)
- (3) 選択される特徴点の総個数 N_f
- (4) 前景検出結果

上記初期処理の結果は、図 2 に示すように特徴点セクタ 2 0 へ入力される。特徴点セクタ 2 0 はこれら入力に基づき、特徴点リスト (FpsL) 3 1 を出力する。特徴点リスト 2 1 には、入力フレームにおける追跡領域 1 1 内で選択された最大 N_f 個の特徴点が含まれている。なお、ここで使用する前景検出技術によっては、すべての特徴点が追跡対象の移動物体 1 0 上に設定されとは限らない。

【手続補正 2】
 【補正対象書類名】図面
 【補正対象項目名】図 3
 【補正方法】変更
 【補正の内容】

【 図 3 】



【 手続補正 3 】

【 補正対象書類名 】 図面

【 補正対象項目名 】 図 9

【 補正方法 】 変更

【 補正の内容 】

【図 9】

処理412

