

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2014年9月12日(12.09.2014)



(10) 国際公開番号
WO 2014/136978 A1

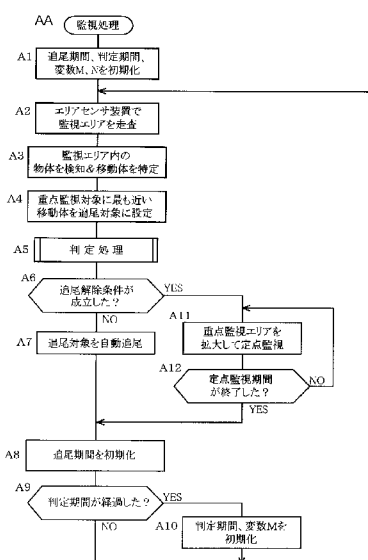
- (51) 国際特許分類:
H04N 7/18 (2006.01) H04N 5/232 (2006.01)
H04N 5/225 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2014/056183
- (22) 国際出願日: 2014年3月10日(10.03.2014)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2013-046599 2013年3月8日(08.03.2013) JP
特願 2013-046601 2013年3月8日(08.03.2013) JP
特願 2013-046602 2013年3月8日(08.03.2013) JP
- (71) 出願人: 株式会社デンソーウェーブ (DENSO WAVE INCORPORATED) [JP/JP]; 〒4702297 愛知県知多郡阿久比町大字草木字芳池 1 Aichi (JP). 株式会社デンソー (DENSO CORPORATION) [JP/JP]; 〒4488661 愛知県刈谷市昭和町 1丁目 1番地 Aichi (JP).

- (72) 発明者: 滝口 昌宏 (TAKIGUCHI, Masahiro); 〒4702297 愛知県知多郡阿久比町大字草木字芳池 1 株式会社デンソーウェーブ内 Aichi (JP). 岩崎 哲也 (IWASAKI, Tetsuya); 〒4488661 愛知県刈谷市昭和町 1丁目 1番地 株式会社デンソー内 Aichi (JP). 坪根 賢次 (TSUBONE, Kenji); 〒1500046 東京都渋谷区松濤 2丁目 15-13 デンソーセールス内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 菊地 保宏 (KIKUCHI, Yasuhiro); 〒1600003 東京都新宿区本塩町 18番地 4 MY K四ツ谷 2階 よつや国際特許事務所 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK,

[続葉有]

(54) Title: DEVICE AND METHOD FOR MONITORING MOVING ENTITY

(54) 発明の名称: 移動体を監視する装置及び方法



(57) Abstract: In this monitoring device (1), an area sensor device (optical rangefinder) (2) detects objects by scanning a monitored area. From the detected objects, moving entities are specified, and the moving entity closest to a high-priority monitoring target (e.g. an entrance/exit), which is set in advance within the monitored area, is set as the target to be tracked. A camera device (3) automatically tracks the moving entity that has been set as the target to be tracked. Thus, even if there are a plurality of moving entities within the monitored area, the target to be tracked can be switched, and a moving entity desired by a monitoring person is set as the target to be tracked.

(57) 要約: 監視装置(1)において、エリアセンサ装置(光学式距離計)(2)により監視エリアを走査して物体が検知される。検知した物体のうち移動体が特定され、監視エリア内に予め設定されている重点監視対象(例えば出入り口)に最も近い移動体が追尾対象に設定される。追尾対象に設定された移動体がカメラ装置(3)により自動追尾される。これにより、監視エリアに複数の移動体が存在する場合であっても追尾対象が切り替えられるとともに、監視者が所望する移動体が追尾対象に設定される。

- A1 Initialize tracking period, determination period, and variables M and N
A2 Scan monitored area with area sensor device
A3 Detect objects within monitored area, and specify moving entities
A4 Set moving entity closest to high-priority monitoring target as target to be tracked
A5 Determination process
A6 Have tracking-cancel conditions been satisfied?
A7 Automatically track target to be tracked
A8 Initialize tracking period
A9 Has determination period elapsed?
A10 Initialize determination period and variable M
A11 Perform fixed-point monitoring by expanding high-priority monitoring area
A12 Has fixed-point monitoring period ended?
AA Monitoring process

WO 2014/136978 A1



SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM,
ML, MR, NE, SN, TD, TG).

- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーロ
シア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッ
パ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI,
FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK,
MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR),

添付公開書類:

- 国際調査報告 (条約第 21 条(3))
- 補正された請求の範囲及び説明書 (条約第 19 条(1))