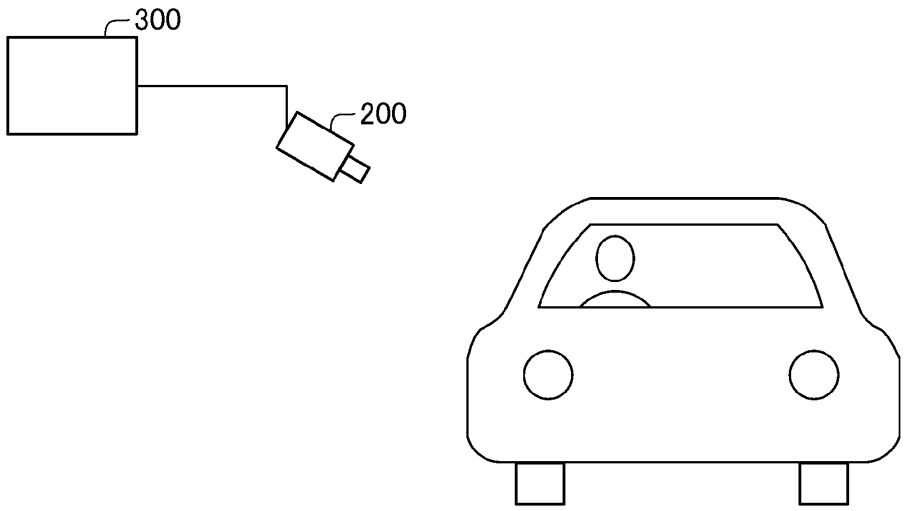
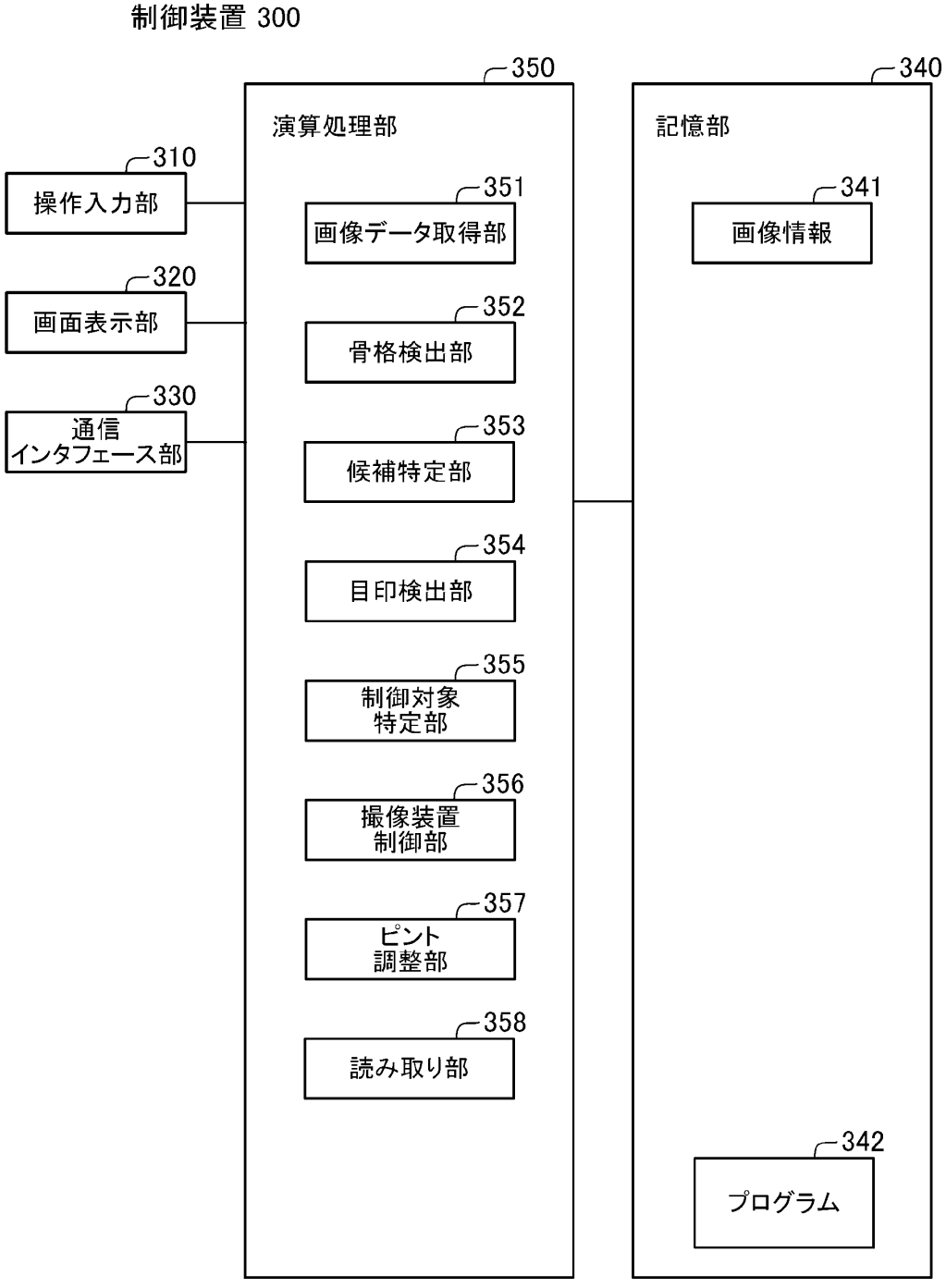
[図1]

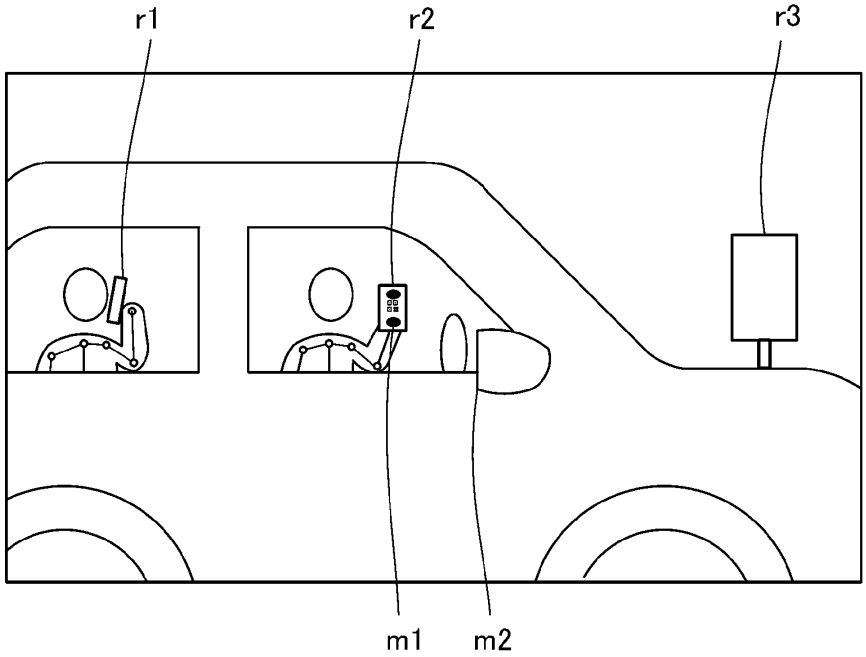


制御システム100

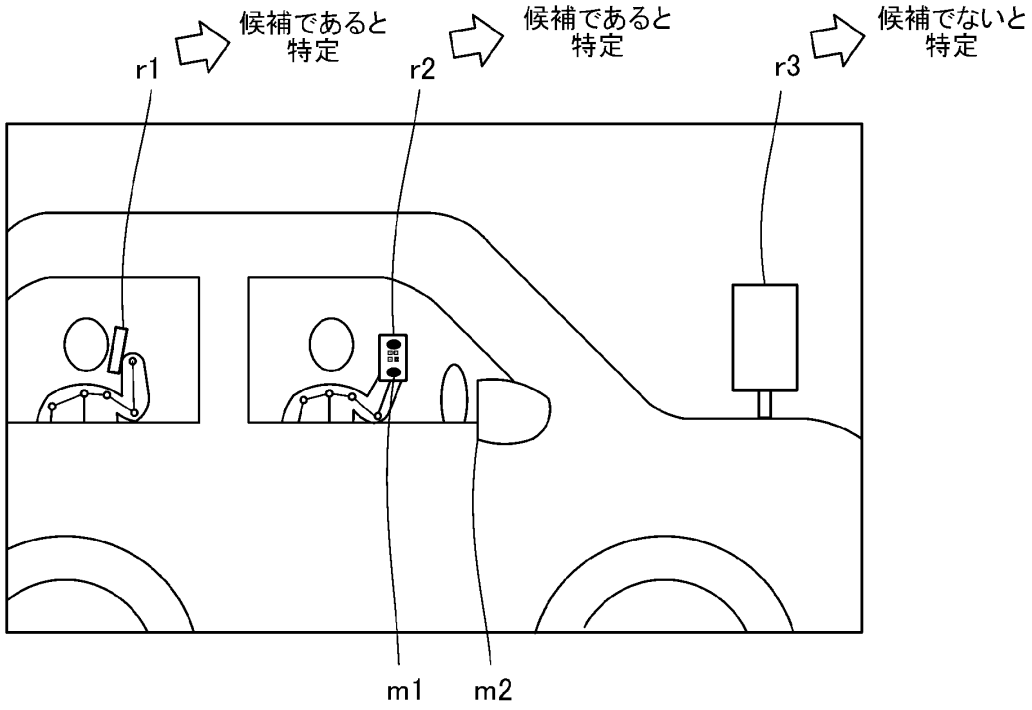
[図2]


制御装置 300
350
演算処理部
340
記憶部
310
操作入力部
320
画面表示部
330
通信
インタフェース部
351
画像データ取得部
352
骨格検出部
353
候補特定部
354
目印検出部
355
制御対象
特定部
356
撮像装置
制御部
357
ピント
調整部
358
読み取り部
341
画像情報
342
プログラム

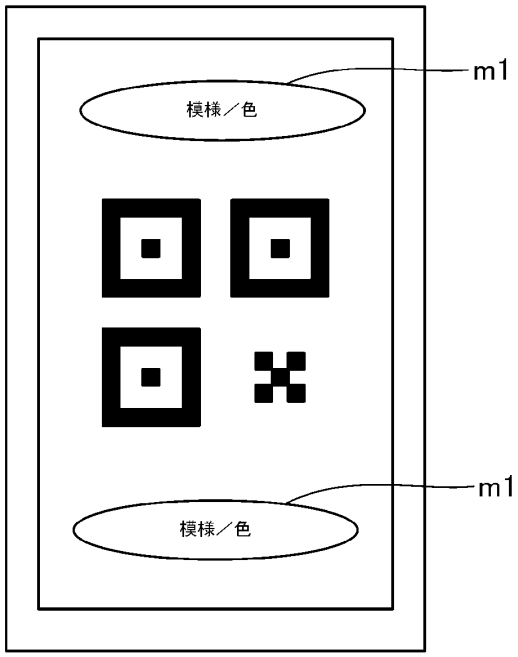
[図3]



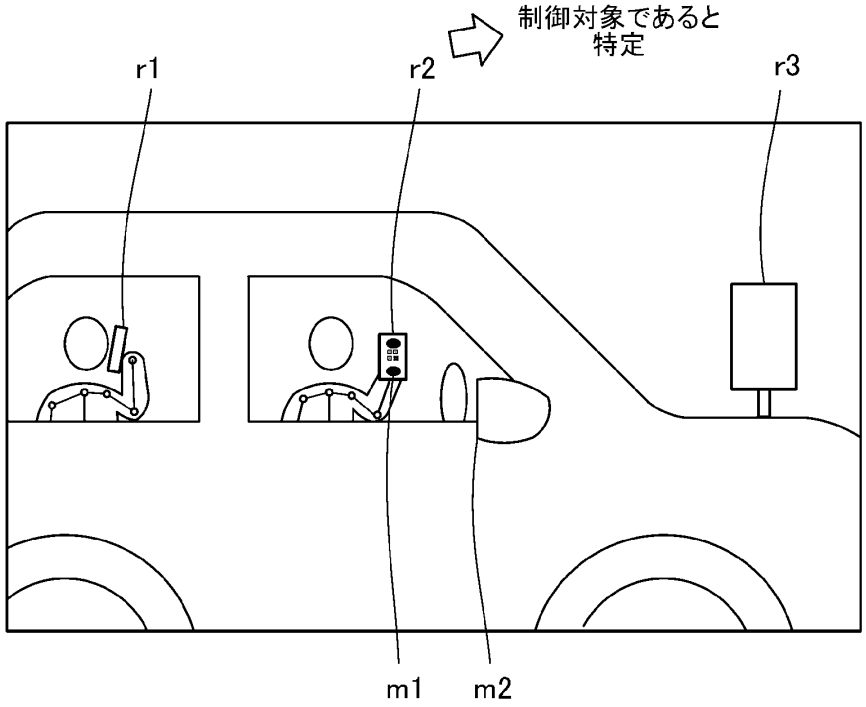
[図4]



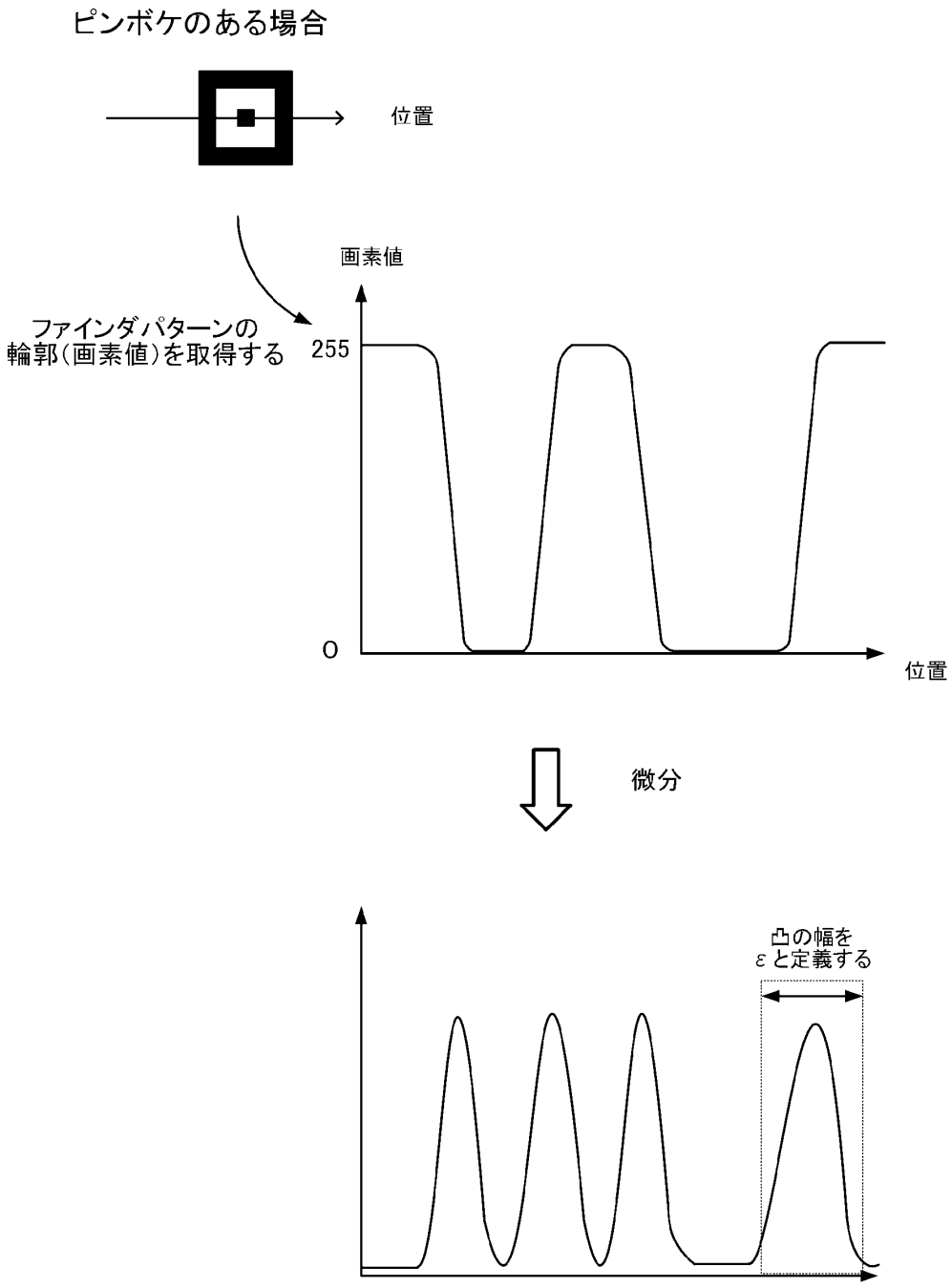
[図5]



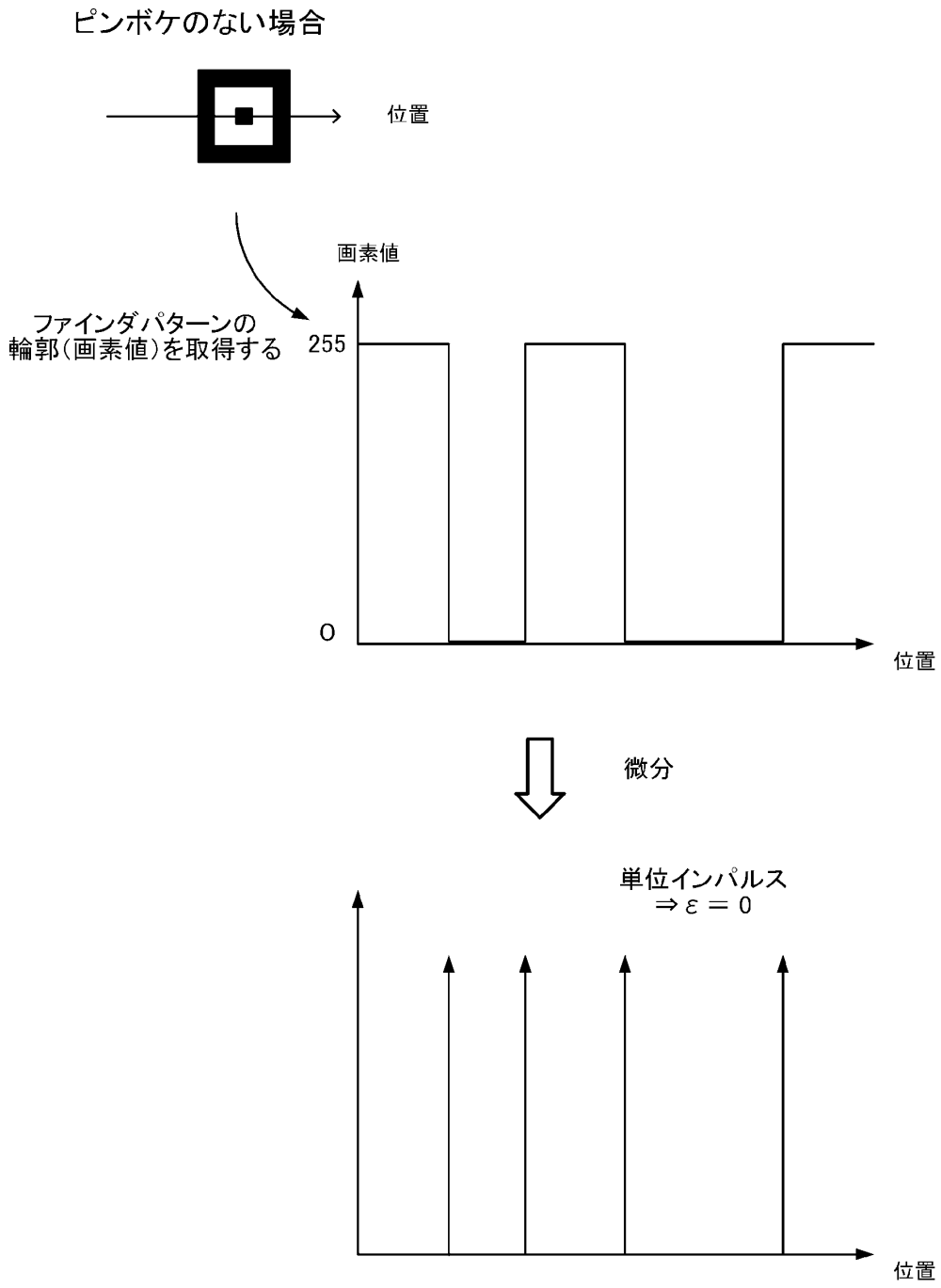
[図6]



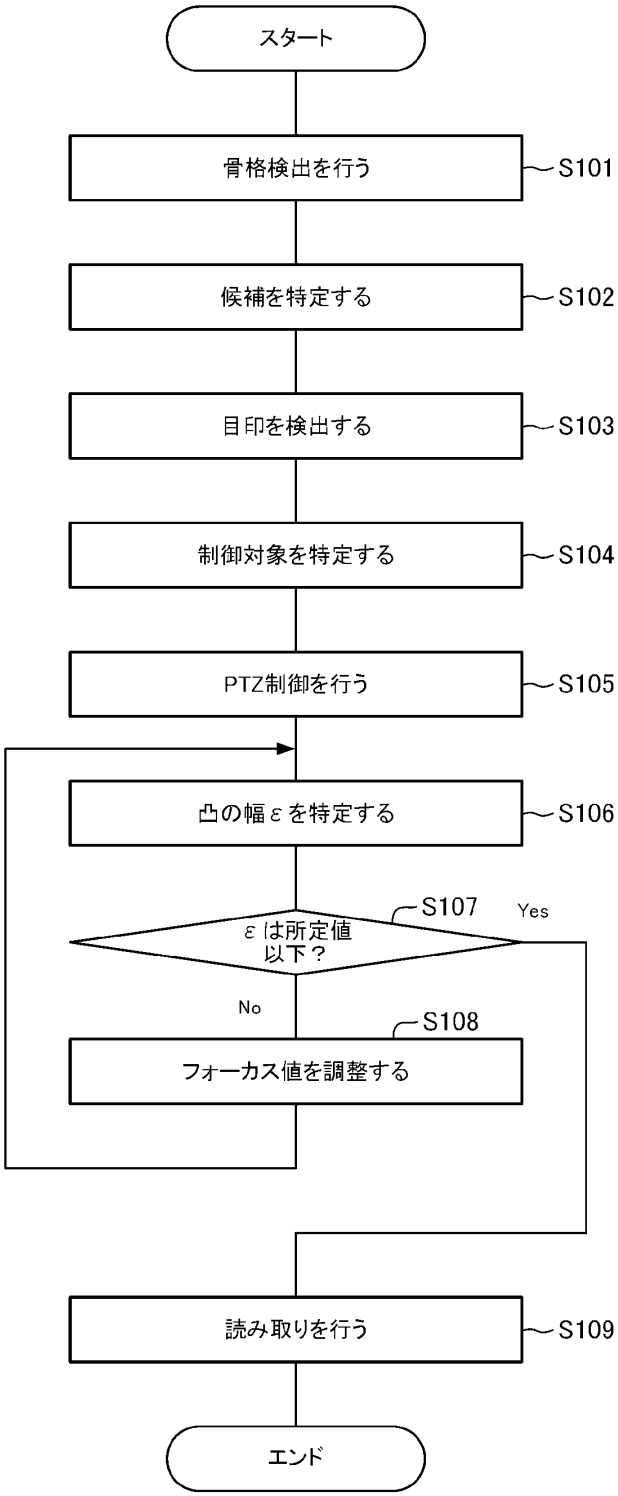
[図7]


ピンボケのある場合
位置
画素値
ファインダパターンの
輪郭(画素値)を取得する
255
0
位置
微分
凸の幅を
εと定義する

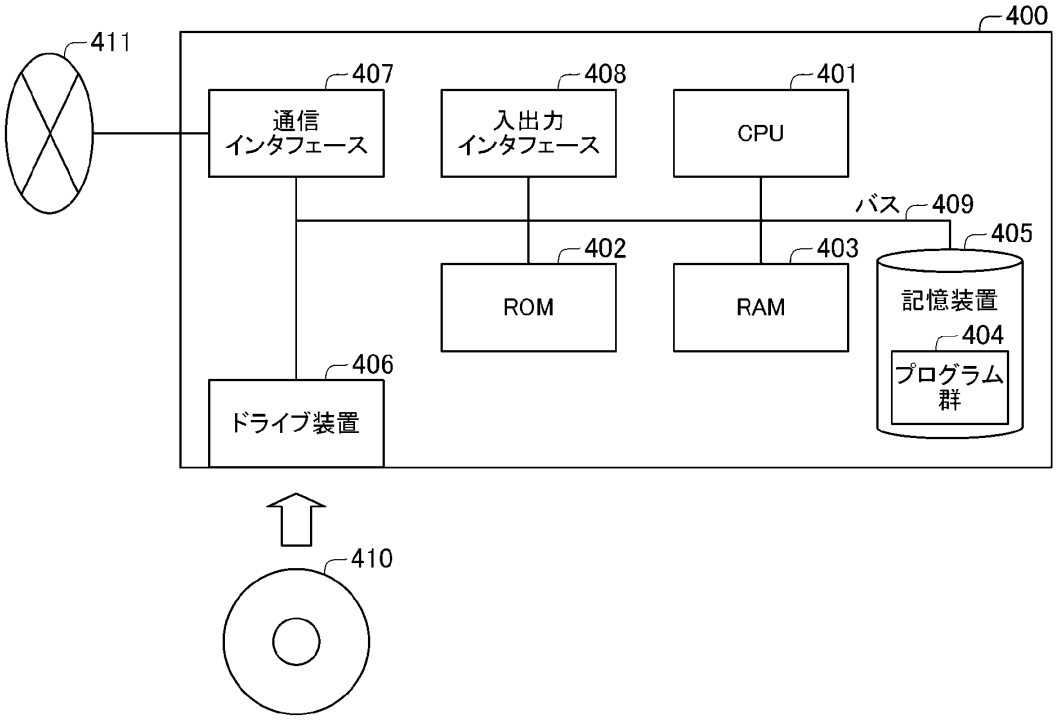
[図8]


ピンボケのない場合
位置
画素値
ファインダパターンの
輪郭(画素値)を取得する
255
0
位置
微分
単位インパルス
⇒ε = 0
位置

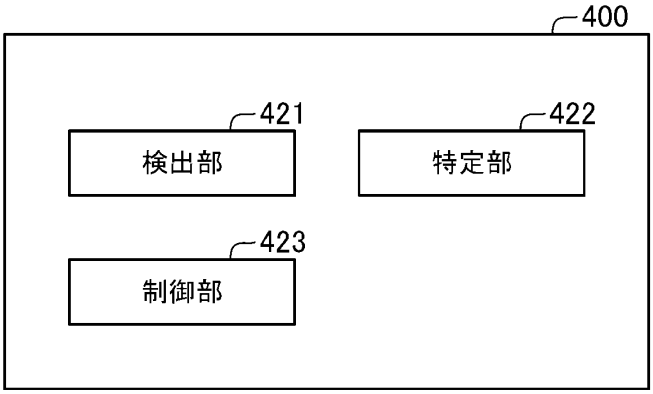
[図9]


スタート
骨格検出を行う
S101
候補を特定する
S102
目印を検出する
S103
制御対象を特定する
S104
PTZ制御を行う
S105
凸の幅εを特定する
S106
S107
εは所定値以下？
Yes
No
S108
フォーカス値を調整する
読み取りを行う
S109
エンド

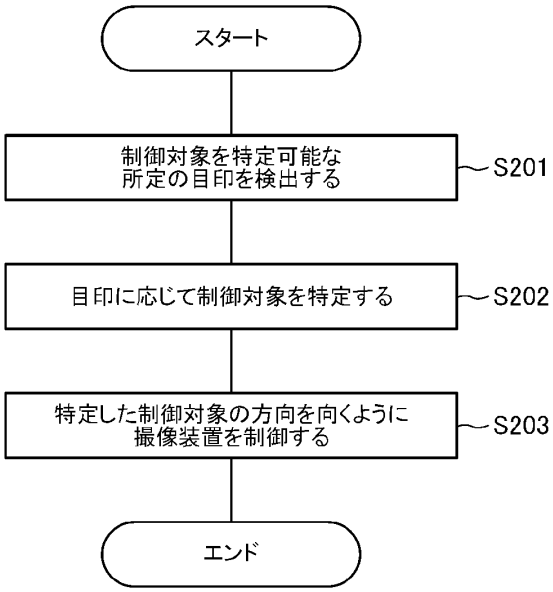
[図10]


400
411
407
通信
インタフェース
408
入出力
インタフェース
401
CPU
バス
409
405
402
ROM
403
RAM
記憶装置
404
プログラム
群
406
ドライブ装置
410

[図11]



[図12]


スタート
制御対象を特定可能な
所定の目印を検出する
S201
目印に応じて制御対象を特定する
S202
特定した制御対象の方向を向くように
撮像装置を制御する
S203
エンド