

(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 4 日(04.09.2014)



(10) 国際公開番号
WO 2014/132490 A1

- (51) 国際特許分類:
G01B 11/02 (2006.01) *G07B 15/00* (2011.01)
G01C 3/06 (2006.01) *G08G 1/015* (2006.01)
G01C 11/04 (2006.01) *G08G 1/04* (2006.01)
G06T 1/00 (2006.01) *H04N 7/18* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2013/079255
- (22) 国際出願日: 2013 年 10 月 29 日(29.10.2013)
- (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 2013-036122 2013 年 2 月 26 日(26.02.2013) JP
- (71) 出願人: 三菱重工業株式会社 (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 小島 洋平(KOJIMA Yohei); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 宅原 雅人 (IEHARA Masato); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 中尾

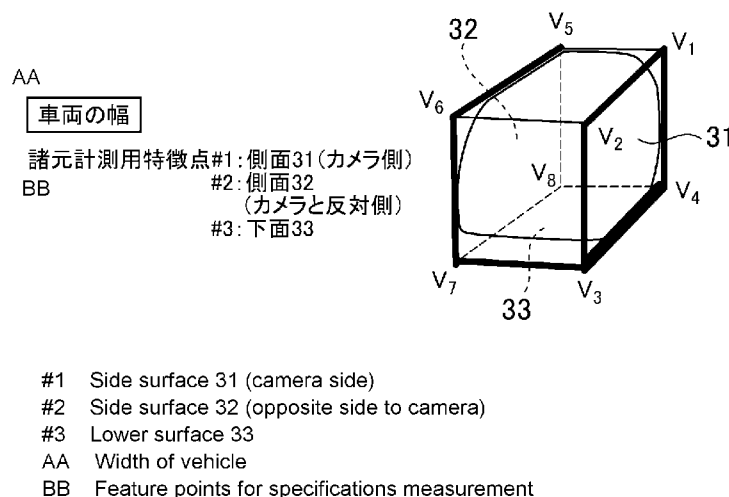
健太(NAKAO Kenta); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 岡 ▲崎 ▼ 拓馬(OKAZAKI Takuma); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).

- (74) 代理人: 工藤 実(KUDOH Minoru); 〒1400013 東京都品川区南大井六丁目 2 4 番 1 0 号カドヤビル 6 階 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, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (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), ユーラシ

[続葉有]

(54) Title: VEHICLE SPECIFICATIONS MEASUREMENT PROCESSING DEVICE, VEHICLE SPECIFICATIONS MEASURING METHOD, AND RECORDING MEDIUM

(54) 発明の名称: 車両諸元計測処理装置、車両諸元計測方法及び記録媒体



(57) Abstract: An image processing device detects, with respect to a frame image, feature points (#1, #2) for specifications measurement which are feature points on side surfaces of a vehicle, and a feature point (#3) for specifications measurement which is a feature point on a lower surface, and calculates the width of the vehicle by performing a motion stereo process on the feature points (#1, #2, #3) for specifications measurement. The feature points (#1 to #3) for specifications measurement detected by the image processing device are detected such that the positions of the points have a degree of freedom on the side surfaces or the lower surface of the vehicle.

(57) 要約: 画像処理装置は、フレーム画像について、車両の側面にある特徴点である諸元計測用特徴点 #1、#2 と、下面にある特徴点である諸元計測用特徴点 #3 とを検出し、諸元計測用特徴点 #1、#2、#3 に対してモーションステレオ処理を行うことにより車両の幅を算出する。画像処理装置によって検出される諸元計測用特徴点 #1 ~ #3 は、その位置が車両の側面又は下面において自由度を有するようにして検出される。

WO 2014/132490 A1



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

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))