

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7493793号
(P7493793)

(45)発行日 令和6年6月3日(2024.6.3)

(24)登録日 令和6年5月24日(2024.5.24)

(51)国際特許分類

F I

G 0 1 B	11/00	(2006.01)	G 0 1 B	11/00	A
G 0 1 C	11/04	(2006.01)	G 0 1 C	11/04	
G 0 1 C	11/36	(2006.01)	G 0 1 C	11/36	
G 0 1 B	11/24	(2006.01)	G 0 1 B	11/24	K
G 0 6 T	7/70	(2017.01)	G 0 6 T	7/70	Z

請求項の数 6 (全17頁)

(21)出願番号 特願2020-208438(P2020-208438)
 (22)出願日 令和2年12月16日(2020.12.16)
 (65)公開番号 特開2022-95239(P2022-95239A)
 (43)公開日 令和4年6月28日(2022.6.28)
 審査請求日 令和4年7月20日(2022.7.20)

(73)特許権者 520466261
株式会社ラグロフ設計工房
岡山県岡山市北区広瀬町3番3号
 (74)代理人 110000176
弁理士法人一色国際特許事務所
 (72)発明者 小林 範之
神奈川県相模原市南区若松6丁目1-1
4-6
 審査官 仲野 一秀

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 画像標定方法、画像標定装置、画像標定システム及び画像標定プログラム

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】

少なくとも被写体を撮影するときに前記被写体に対して位置が固定された第1のカメラによって、前記被写体を撮影し、第1の画像を取得するステップと、

前記被写体の少なくとも一部を複数の箇所から撮影し、複数の第2の画像を取得するステップと、

前記複数の第2の画像に基づいて、前記被写体を含む領域の、絶対座標系における3次元画像データを作成するステップと、

前記被写体における複数の点の各々に対応する対応点を、前記第1の画像と、前記複数の第2の画像のうちの少なくとも一つと、から特定するステップと、

前記第1のカメラの絶対座標系における位置座標と、前記複数の点の各々に対応する対応点の写真座標系における位置座標と、前記複数の点の各々の前記3次元画像データに基づいて特定された絶対座標系における位置座標に基づいて、前記第1のカメラの、前記第1の画像の撮像時の絶対座標系における標定要素を計算するステップと、

を含む、画像標定方法。

【請求項2】

前記複数の第2の画像は、前記被写体に対して位置が移動可能な第2のカメラによって、前記第2のカメラの移動中に前記被写体を撮影して取得した画像である

ことを特徴とする請求項1に記載の画像標定方法。

【請求項3】

10

20