

特許紹介

特許名称

撮影位置解析方法

特許番号

特許第 5309291 号

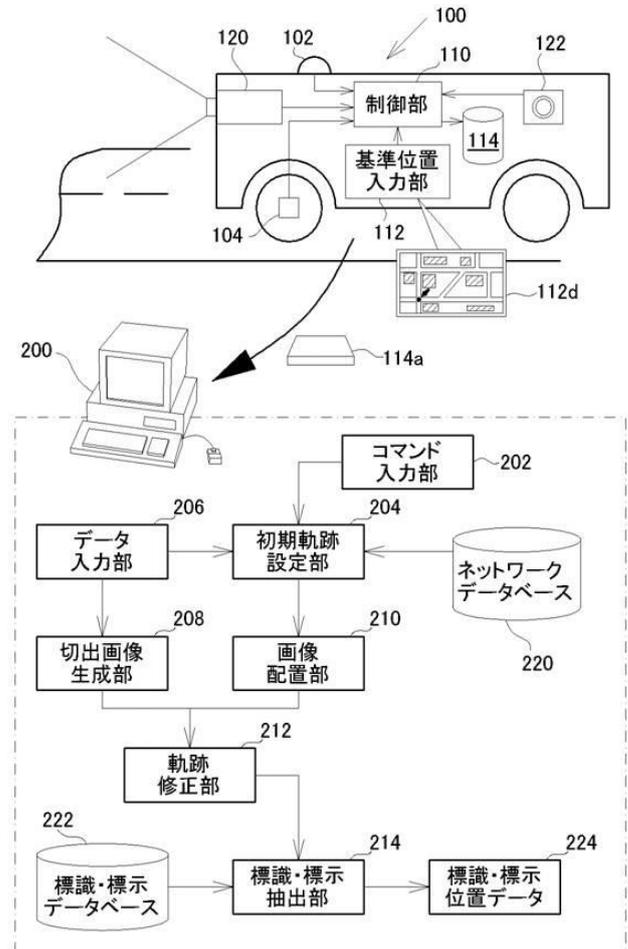
発明の目的

従来技術では、画像の撮影位置の精度が必ずしも十分とは言えなかった。撮影地点は、緯度経度など、少なくとも2次元の座標値で位置を特定する必要がある。車両の進行方向の位置精度の向上を図ることは可能であるが、進行方向に交差する方向については十分な検討がなされてはなかった。GPSで検出された位置は、数十m程度の誤差が含まれているため、画像データを用いた種々の解析に用いるのに十分な精度とは言えない。ジャイロ等を用いて検出された位置も同様である。かかる課題は、車両に搭載して画像を撮影した時に限られるものではなく、歩行しながら撮影した画像など、移動しながら撮影した画像一般についても同様に生じ得る。また、動画に限らず、異なる複数地点で撮影された静止画についても同様に生じ得る。

本発明は、こうした課題に鑑み、移動しながら撮影された複数フレームからなる画像に関し、各フレームの撮影位置を精度良く特定することを目的とする。

わたって、撮影された画像間のずれに基づき、前記仮設定された撮影位置を前記初期軌跡の移動交差方向に修正することで前記各フレームの撮影位置を解析する撮影位置解析部とを備える撮影位置解析装置。

【図 1】



特許請求の範囲

(請求項の数 13)

【請求項 1】

地表面との相対的な姿勢角を略一定に保った状態で移動しながら既知のタイミングで撮影された複数フレームから構成され、前記各フレームには直前直後の少なくとも一方のフレームと共通して撮影された所定の連続体が含まれている画像に関し、各フレームの撮影位置を解析する撮影位置解析装置であって、前記複数フレームからなる画像データを入力する入力部と、前記解析の初期値として前記移動の初期軌跡を入力する初期軌跡入力部と、前記撮影のタイミングに基づいて前記初期軌跡の移動方向にそって前記各フレームの撮影位置を仮設定するとともに、前記所定の連続体について、前記複数フレームに