

(19) 대한민국특허청(KR)
(12) 공개특허공보(A)

(51) Int. Cl. ⁵ G01S 5/16	(11) 공개번호 특1994-0002619	(43) 공개일자 1994년02월17일
(21) 출원번호	특1992-0012319	
(22) 출원일자	1992년07월10일	
(71) 출원인	삼성전자 주식회사 정용문	
(72) 발명자	경기도 수원시 권선구 매탄동 416번지 한대현	
(74) 대리인	서울특별시 종로구 송인2동 892번지 이필영, 최덕용	

심사청구 : 없음

(54) 표적추적장치

요약

본 발명에 의한 표적추적장치는 제1영상센서와 제2영상센서를 구비하여 상기 두개의 영상센서의 검출영역을 서로 중첩되게 설정하고 상기 제1영상센서의 중심축과 제2영상센서의 중심축의 중간에 형성되는 상기 중첩된 검출영역의 중심선상에 거리측정의 대상이되는 표적을 위치시키고 각 영상센서의 중심축으로부터 대상물까지의 각편차를 구한다음 간단한 수식을 이용하여 거리 계산이 가능하게 함으로써 레이저 거리측정기 등의 거리측정장치를 제거하여 비용을 절감하고 효율을 증대시키는 현저한 효과가 있다.

대표도

도1

명세서

[발명의 명칭]

표적추적장치

[도면의 간단한 설명]

제1도는 본 발명에 의한 표적추적장치의 블록도,
제2도는 본 발명에 의한 표적추적장치의 검출영역을 나타낸도면,
제3도는 본 발명에 의한 표적추적장치의 검출하는 값을 나타낸 도면.

본 내용은 요부공개 건이므로 전문 내용을 수록하지 않았음

(57) 청구의 범위

청구항 1

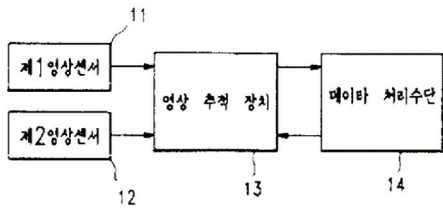
제 1검출영역을 형성하는 제1영상센서, 제2검출영역을 형성하는 제2영상센서를 구비한 영상추적장치의 표적까지의 거리측정방법에 있어서, 상기 제1검출영역의 중심축과 제2검출영역의 중심축의 중간에 위치하는 제3검출영역의 중심축 상에 포착되는 표적까지의 거리(y)는 상기 제1검출영역의 중심축으로부터 표적까지의 각편차(θ_1), 상기 제1검출영역의 중심축으로부터 표적까지의 각편차(θ_2), 및 상기 제1검출영역의 중심축으로부터 제3검출영역의 중심축까지의 거리와 상기 제2검출영역의 중심축으로부터 상기 제3검출영역의 중심축까지의 거리를 더한값(a)이 주어지고 아래 주어진 식에 의해 도출되는 것을 특징으로 하는 표적추적장치의 표적거리측정방법.

$$y = \frac{a \tan \theta_2}{1 + \frac{a \tan \theta_2}{a \tan \theta_1}}$$

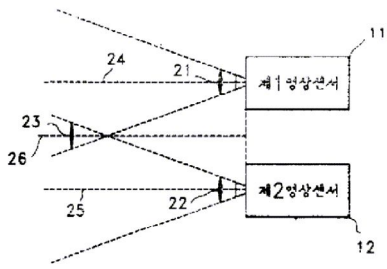
※ 참고사항 : 최초출원 내용에 의하여 공개하는 것임.

도면

도면1



도면2



도면3

