

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第6部門第3区分

【発行日】平成24年10月11日(2012.10.11)

【公開番号】特開2011-198387(P2011-198387A)

【公開日】平成23年10月6日(2011.10.6)

【年通号数】公開・登録公報2011-040

【出願番号】特願2011-131351(P2011-131351)

【国際特許分類】

G 06 F 3/12 (2006.01)

H 04 N 1/387 (2006.01)

B 41 J 29/38 (2006.01)

【F I】

G 06 F 3/12 W

G 06 F 3/12 C

H 04 N 1/387

B 41 J 29/38 Z

【手続補正書】

【提出日】平成24年8月29日(2012.8.29)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

コンピュータユニットと、前記コンピュータユニットに接続されたプリンタユニットとを備えたシステムにおいて使用されて、コーディングパターンを有するベースを作成するためのコンピュータプログラムであって、

コーディングパターンを画定するためのアルゴリズムを用い、該アルゴリズムが前記プリンタユニットの特性に関する情報にアクセスすることにより、前記プリンタユニットの特性に適するように前記コーディングパターンを構成する記号を記述する図形情報を生成するための命令と、

前記図形情報を、前記プリンタユニットによってベース上にプリントアウトされるように出力するための命令とを備えることを特徴とするコンピュータプログラム。

【請求項2】

前記記号がドットから成り、各ラスター位置を基準とする各ドットの変位によるコーディングを用いて前記コーディングパターンが画定される、請求項1に記載のコンピュータプログラム。

【請求項3】

前記アルゴリズムは、前記図形情報中の前記記号同士間の距離を、前記プリンタユニットに固有のパラメータに依存して定めるものである、請求項1または2に記載のコンピュータプログラム。

【請求項4】

前記アルゴリズムは、前記図形情報中の前記記号同士間の距離を、前記プリントアウトの解像度の逆数である最小距離を実質的に整数倍した距離とするものである、請求項3に記載のコンピュータプログラム。

【請求項5】

前記アルゴリズムは、前記ラスターパターンにおけるラスター位置同士間の距離と前記

ドットのラスター位置に対する変位との少なくとも一方を、前記プリンタユニットのプリントアウトの解像度の逆数である最小距離に依存して定めるものである、請求項2に記載のコンピュータプログラム。

【請求項6】

前記図形情報に前記コーディングパターン以外の情報である視覚情報が重畠してプリントアウトされる場合に、該視覚情報を前記図形情報により表現されるコーディングパターンに適合させるための命令をさらに備える、請求項1～5のいずれか1項に記載のコンピュータプログラム。

【請求項7】

前記アルゴリズムは、前記図形情報中の前記記号のサイズを、前記プリンタユニットに固有のパラメータに依存して定めるものである、請求項1～6のいずれか1項に記載のコンピュータプログラム。

【請求項8】

前記アルゴリズムは、前記図形情報中の前記記号の強度を、前記プリンタユニットに固有のパラメータに依存して定めるものである、請求項1～6のいずれか1項に記載のコンピュータプログラム。

【請求項9】

請求項1～8のいずれか1項に記載のコンピュータプログラムを含む、ディジタルストレージ媒体。

【請求項10】

コンピュータユニットと、前記コンピュータユニットに接続されたプリンタユニットとを備え、コーディングパターンを有するベースを作成するためのシステムであって、

コーディングパターンを画定するためのアルゴリズムを記憶する手段と、

前記アルゴリズムを用い、該アルゴリズムが前記プリンタユニットの特性に関する情報にアクセスすることにより、前記プリンタユニットの特性に適するように前記コーディングパターンを構成する記号を記述する図形情報を生成する手段と、

前記プリンタユニットによって前記図形情報をベース上にプリントアウトする手段とを備えることを特徴とするシステム。