

【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 2 部門第 7 区分

【発行日】令和 1 年 5 月 9 日 (2019.5.9)

【公開番号】特開 2017-171446 (P2017-171446A)

【公開日】平成 29 年 9 月 28 日 (2017.9.28)

【年通号数】公開・登録公報 2017-037

【出願番号】特願 2016-59269 (P2016-59269)

【国際特許分類】

B 6 5 G 1/137 (2006.01)

G 0 3 B 21/14 (2006.01)

B 0 7 C 3/18 (2006.01)

【F I】

B 6 5 G 1/137 F

G 0 3 B 21/14 Z

B 0 7 C 3/18

【手続補正書】

【提出日】平成 31 年 3 月 25 日 (2019.3.25)

【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】

プロセッサと、
メモリと、を備え、
前記プロセッサは、前記メモリと協働して、
センシング情報に基づいて荷物の位置を算出し、
前記荷物に投影する投影画像を生成し、

前記センシング情報に基づいて算出した前記荷物の位置を、前記センシング情報を取得した時刻と前記投影画像を生成した時刻との差に基づいて更新することで、前記投影画像を投影する位置を算出する、
投影指示装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の投影指示装置であって、
前記プロセッサは、さらに前記荷物の移動方向に基づき、かつ、前記荷物を搬送するコンベヤの搬送方向には基づかず、前記投影画像を投影する位置を算出する、
投影指示装置。

【請求項 3】

請求項 1 に記載の投影指示装置であって、
前記プロセッサは、前記メモリと協働して、
前記センシング情報が取得される前に前記荷物に識別子を付与し、
前記センシング情報を取得した時刻と、前記荷物の移動速度と、前記識別子が付与されてから前記センシング情報が取得されるまでに前記荷物が移動すべき距離とに基づいて、
前記荷物に識別子が付与された時刻を推定し、
前記推定した時刻に基づいて前記荷物に付与された識別子を特定する、
投影指示装置。

【請求項 4】

請求項 1 に記載の投影指示装置と、荷物に貼付されたラベルから荷物特定情報を読み取るラベルリーダと、前記センシング情報である画像を取得する画像センサと、投影画像を前記荷物に投影する映像出力装置と、を備える荷物仕分けシステム。

【請求項 5】

プロセッサがメモリと協働して、
センシング情報に基づいて荷物の位置を算出し、
前記荷物に投影する投影画像を生成し、
前記センシング情報に基づいて算出した前記荷物の位置を、前記センシング情報を取得した時刻と前記投影画像を生成した時刻との差に基づいて更新することで、前記投影画像を投影する位置を算出する、

投影指示方法。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

本開示は、荷物に投影する投影画像を生成する投影指示装置であって、プロセッサと、メモリと、を備え、前記プロセッサは、前記メモリと協働して、センシング情報に基づいて荷物の位置を算出し、前記荷物に投影する投影画像を生成し、前記センシング情報に基づいて算出した前記荷物の位置を、前記センシング情報を取得した時刻と前記投影画像を生成した時刻との差に基づいて更新することで、前記投影画像を投影する位置を算出する。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0008

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0008】

本開示は、荷物に投影する投影画像を生成する投影指示方法であって、プロセッサがメモリと協働して、センシング情報に基づいて荷物の位置を算出し、前記荷物に投影する投影画像を生成し、前記センシング情報に基づいて算出した前記荷物の位置を、前記センシング情報を取得した時刻と前記投影画像を生成した時刻との差に基づいて更新することで、前記投影画像を投影する位置を算出する。