

【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 6 区分
【発行日】令和 6 年 11 月 18 日(2024.11.18)

【公開番号】特開 2023-86277(P2023-86277A)
【公開日】令和 5 年 6 月 22 日(2023.6.22)
【年通号数】公開公報(特許)2023-116
【出願番号】特願 2021-200675(P2021-200675)
【国際特許分類】

B 6 5 C 9/40(2006.01)

10

B 6 5 C 9/46(2006.01)

B 6 5 C 9/44(2006.01)

G 0 6 K 7/10(2006.01)

【F I】

B 6 5 C 9/40

B 6 5 C 9/46

B 6 5 C 9/44

G 0 6 K 7/10 2 7 6

【手続補正書】

20

【提出日】令和 6 年 11 月 8 日(2024.11.8)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 3】

< 第 8 の態様 >

前記第 1 ラベルを供給する第 1 ラベル供給部を設け、

前記貼付部は、前記第 1 ラベル供給部から供給される第 1 ラベル及び前記第 2 ラベル供給部から供給される第 2 ラベルを選択して受け取り、前記物品に貼付する単一のロボットを有し、

30

前記物品は、前記第 1 ラベル以外の部分に予め付属された識別情報を有しており、

前記物品に付属された前記識別情報を識別情報センサにより検出するとともに、その検出した識別情報を含む第 1 管理情報を有する第 1 ラベルを作成してその物品に貼付する第 1 ラベル貼付動作と、

前記物品の第 1 ラベル又はそれ以外の部分の識別情報を識別情報センサにより検出するとともに、検出した前記識別情報に基づき、前記物品の第 2 ラベル情報を前記第 2 ラベル情報記憶部から取得し、この取得した前記第 2 ラベル情報に基づき、前記識別情報の検出を行った物品に前記ロボットが前記第 2 ラベルを貼付する第 2 ラベル貼付動作とを選択的に行う、

40

第 1 ~ 7 のいずれか 1 つの態様のラベル貼付装置。

【手続補正 2】

【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】

識別情報を有するとともに第 1 ラベルが貼付された物品に対して、前記第 1 ラベルとは

50

異なる第 2 ラベルを貼付する装置であって、
前記第 2 ラベルを供給する第 2 ラベル供給部と、
前記第 2 ラベル供給部から供給される前記第 2 ラベルを前記物品に貼付する、貼付部と、
前記物品の識別情報を検出する識別情報センサと、
前記識別情報と、前記第 2 ラベルの貼付に必要な第 2 ラベル情報とが関連付けて記憶された、第 2 ラベル情報記憶部と、を備え、
前記物品の識別情報を前記識別情報センサにより検出するとともに、検出した前記物品の識別情報に基づき、前記物品の第 2 ラベル情報を前記第 2 ラベル情報記憶部から取得し、この取得した前記第 2 ラベル情報に基づき、前記識別情報の検出を行った物品に前記貼付部が前記第 2 ラベルを貼付する、
ことを特徴とする、ラベル貼付装置。

10

【請求項 2】

前記第 2 ラベル情報は、前記第 2 ラベルへの印刷に必要な印刷情報を含み、
前記第 2 ラベル供給部は、前記第 2 ラベルに前記印刷情報を印刷する印刷部を含み、
前記第 2 ラベル情報記憶部から取得した前記印刷情報に基づき、前記識別情報の検出を行った物品に、前記印刷部で前記印刷情報を印刷した前記第 2 ラベルを前記貼付部により貼付する、
請求項 1 記載のラベル貼付装置。

20

【請求項 3】

前記第 2 ラベル情報は、無印刷情報を含み、
前記第 2 ラベル情報記憶部から取得した前記無印刷情報に基づき、前記識別情報の検出を行った物品に、前記貼付部が前記印刷部で印刷していない前記第 2 ラベルを貼付する、
請求項 2 記載のラベル貼付装置。

【請求項 4】

前記貼付部は、前記第 2 ラベル供給部から供給される第 2 ラベルを受け取り、前記物品に貼付するロボットを有し、
前記物品を撮像する撮像装置を有し、
前記第 2 ラベルの貼付に際し、画像認識により前記撮像装置による撮像情報に基づいて前記第 1 ラベルの位置を検出し、検出した前記第 1 ラベルの位置を基準として定められた貼付位置に、前記ロボットが前記第 2 ラベルを貼付する、
請求項 1 ～ 3 のいずれか 1 項に記載のラベル貼付装置。

30

【請求項 5】

前記第 2 ラベル情報は、第 1 ラベルの位置を基準として定められた貼付位置情報を含み、
前記貼付位置情報は、前記第 1 ラベルの一部又は全体を前記第 2 ラベルで被覆するか、又は第 1 ラベルの全体を被覆しない位置であり、
前記第 2 ラベルの貼付に際し、前記第 2 ラベル情報記憶部から取得した前記第 2 ラベル情報に含まれる貼付位置情報で指定された貼付位置に、前記ロボットが前記第 2 ラベルを貼付する、
請求項 4 記載のラベル貼付装置。

40

【請求項 6】

前記物品を搬送するコンベヤを有し、
前記識別情報センサは、前記コンベヤ上を搬送される物品の識別情報を検出するものであり、
前記貼付部は、前記コンベヤ上を搬送される前記物品に前記第 2 ラベルを貼付するものであり、
前記物品の識別情報を前記識別情報センサにより検出するとともに、検出した前記物品の識別情報に基づき、前記物品の第 2 ラベル情報を前記第 2 ラベル情報記憶部から読み出す際、前記第 2 ラベル情報がない場合、前記識別情報の検出を行った物品には前記貼付部

50

は前記第 2 ラベルを貼付しない、

請求項 1 ~ 5 のいずれか 1 項に記載のラベル貼付装置。

【請求項 7】

前記第 1 ラベルは電子タグであり、

前記電子タグは、前記識別情報を含む第 1 管理情報を記憶しており、

前記識別情報センサは、前記電子タグに対する読み出し及び記録を無線通信により行うリーダライタであり、

前記第 2 ラベル情報は、前記第 1 管理情報の一部又は全部を更新するための更新情報を含み、

前記物品の識別情報を前記リーダライタにより検出するとともに、検出した前記物品の識別情報に基づき、前記物品の第 2 ラベル情報を前記第 2 ラベル情報記憶部から取得し、この取得した前記第 2 ラベル情報が前記更新情報を含む場合、前記識別情報の検出を行った物品における前記電子タグの記憶情報を前記リーダライタにより前記更新情報に基づいて更新するとともに、前記識別情報の検出を行った物品に前記貼付部が前記第 2 ラベルを貼付する、

10

請求項 1 ~ 6 のいずれか 1 項に記載のラベル貼付装置。

【請求項 8】

前記第 1 ラベルを供給する第 1 ラベル供給部を設け、

前記貼付部は、前記第 1 ラベル供給部から供給される第 1 ラベル及び前記第 2 ラベル供給部から供給される第 2 ラベルを選択して受け取り、前記物品に貼付する単一のロボットを有し、

20

前記物品は、前記第 1 ラベル以外の部分に予め付属された識別情報を有しており、

前記物品に付属された前記識別情報を識別情報センサにより検出するとともに、その検出した識別情報及びこれに基づいて取得される情報の少なくとも一方を含む第 1 管理情報を有する第 1 ラベルを作成してその物品に貼付する第 1 ラベル貼付動作と、

前記物品の第 1 ラベル又はそれ以外の部分の識別情報を識別情報センサにより検出するとともに、検出した前記識別情報に基づき、前記物品の第 2 ラベル情報を前記第 2 ラベル情報記憶部から取得し、この取得した前記第 2 ラベル情報に基づき、前記識別情報の検出を行った物品に前記ロボットが前記第 2 ラベルを貼付する第 2 ラベル貼付動作とを選択的に行う、

30

請求項 1 ~ 7 のいずれか 1 項に記載のラベル貼付装置。

【請求項 9】

識別情報を有するとともに第 1 ラベルが貼付された物品に対して、前記第 1 ラベルとは異なる第 2 ラベルを貼付する方法であって、

前記第 2 ラベルを供給する第 2 ラベル供給部と、

前記第 2 ラベル供給部から供給される前記第 2 ラベルを前記物品に貼付する、貼付部と、

前記物品の識別情報を検出する識別情報センサと、

前記識別情報と、前記第 2 ラベルの貼付に必要な第 2 ラベル情報とが関連付けて記憶された、第 2 ラベル情報記憶部と、を用い、

40

前記物品の識別情報を前記識別情報センサにより検出するとともに、検出した前記物品の識別情報に基づき、前記物品の第 2 ラベル情報を前記第 2 ラベル情報記憶部から取得し、この取得した前記第 2 ラベル情報に基づき、前記識別情報の検出を行った物品に前記貼付部が前記第 2 ラベルを貼付する、

ことを特徴とする、ラベル貼付方法。