

【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4区分

【発行日】令和2年5月21日(2020.5.21)

【公開番号】特開2020-32723(P2020-32723A)

【公開日】令和2年3月5日(2020.3.5)

【年通号数】公開・登録公報2020-009

【出願番号】特願2019-190770(P2019-190770)

【国際特許分類】

B 41 J 3/407 (2006.01)

G 01 N 35/02 (2006.01)

B 41 J 29/13 (2006.01)

B 41 J 25/20 (2006.01)

B 41 J 21/16 (2006.01)

【F I】

B 41 J 3/407

G 01 N 35/02 C

B 41 J 29/13

B 41 J 25/20

B 41 J 21/16

【手続補正書】

【提出日】令和2年4月7日(2020.4.7)

【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】

印刷ヘッドがラベルの所定の印刷可能エリア上に画像を印刷する印刷プロセスを制御する方法であって、前記方法は、

(a) タイミングマークセンサと前記ラベルとの間の相対的移動をもたらすことと、

(b) ステップ(a)の間、前記タイミングマークセンサを用いてタイミングマークの位置を検出することと、

(c) ステップ(b)の後、ステップ(b)で検出された前記タイミングマークの位置から指定された距離で離れた画像位置に前記印刷ヘッドを位置付けるために前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の相対的移動をもたらすことと、

(d) 前記印刷ヘッドを作動させることと、

(e) ステップ(d)の間、前記印刷可能エリア上に前記画像を印刷するために、前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の指定された画像距離での相対的移動をもたらすことと

(f) 前記ラベルが印刷済みであることを示すために、前記タイミングマークセンサによって検出可能なタイミングマーク修正部を前記ラベル上に印刷することとを含む、方法。

【請求項2】

前記画像は、バーコードを備える、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記ラベルは、物品の曲面上に配設され、前記ラベルと前記タイミングマークセンサとの間、および、前記ラベルと前記印刷ヘッドとの間の相対的移動をもたらすことは、前記タイミングマークセンサおよび前記印刷ヘッドに対して前記物品を回転させることを含む

、請求項 1 または請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記タイミングマークセンサは、前記タイミングマークセンサの前を通過する表面の反射率を検出するように構成されており、ステップ( b )は、前記タイミングマークセンサを通過する前記ラベルの一部の反射率を検出することを含み、前記タイミングマークの反射率は、前記ラベルの前記タイミングマークの周囲の部分の反射率とは異なる、請求項 1 ~ 3 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 5】

ステップ( a )を実行する前に、前記ラベルの存在を検出することを更に含む、請求項 1 ~ 4 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 6】

前記ラベルの存在は、所定の印刷表面存在閾値を超えるラベルの存在に起因する反射率の変化に基づいて前記タイミングマークセンサによって検出される、請求項 5 に記載の方法。

【請求項 7】

前記タイミングマークセンサを通過する前記ラベルの前記一部の前記反射率に基づく前記タイミングマークセンサの出力から波形を生成することを更に含み、前記タイミングマークは、所定のタイミングマーク閾値を超える前記波形の変化を検出することによって検出される、請求項 4 に記載の方法。

【請求項 8】

負のタイミングマーク閾値を下回る前記波形の変化に基づいて前記タイミングマークの第 1 の縁部を検出し、正のタイミングマークの閾値を上回る前記波形の変化に基づいて前記タイミングマークの第 2 の縁部を検出することを更に含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記波形は、前記タイミングマークセンサの出力から連続的に記録された複数のデータ点を含み、前記波形の変化を検出することは、現在のデータ点のための第 1 の波形値と、前記現在のデータ点よりも前の所定の時点で記録されたデータ点のための第 2 の波形値とを比較することにより、前記第 1 の波形値が前記第 2 の波形値と比べて前記所定のタイミングマーク閾値よりも大きい差異を呈するかどうかを決定することを含む、請求項 7 または請求項 8 に記載の方法。

【請求項 10】

前記タイミングマーク修正部を印刷することは、前記タイミングマークセンサによって検出可能な様式で前記タイミングマークを変更する画像を印刷することを含む、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 11】

前記タイミングマーク修正部を印刷することは、前記タイミングマークとは異なる追加のマークを印刷することを含む、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 12】

ステップ( c )は、前記印刷ヘッドを前記タイミングマーク上の印刷開始位置に置くために、前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の、第 1 の所定の距離での相対的移動をもたらすことを含み、前記タイミングマーク修正部を印刷することは、前記印刷ヘッドを作動させ、前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の相対的移動をもたらすことを含む、請求項 1 ~ 11 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 13】

前記タイミングマーク修正部を印刷することは、

前記印刷ヘッドを作動させ、前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の第 1 段階の相対的移動をもたらすことと、

前記タイミングマークセンサによって前記タイミングマークが検出されたら前記第 1 段階を終了させることと、

前記印刷ヘッドを作動させ、前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の指定された相対的移

動量によって規定される第2段階の前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の相対的移動をもたらすことと

を含む、請求項12に記載の方法。

【請求項14】

ステップ(c)は、前記タイミングマーク修正部に続く印刷間隙を生じさせるために、前記印刷ヘッドを作動させることなく前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の第3の所定の距離での相対的移動をもたらすことを更に含み、前記第3の所定の距離での相対的移動の後、前記印刷ヘッドは、前記印刷可能エリアにある、請求項12または請求項13に記載の方法。

【請求項15】

ステップ(b)は、前記タイミングマークセンサと前記ラベルとの間の相対的移動の方向に対する、前記タイミングマークの先縁部および後縁部の位置を特定することを含み、ステップ(c)は、前記タイミングマークの前記後縁部の位置から指定された距離で離れた前記画像位置に前記印刷ヘッドを位置付けるために、前記印刷ヘッドと前記ラベルとの間の相対的移動をもたらすことを含む、請求項1~14のいずれか一項に記載の方法。

【請求項16】

前記タイミングマークセンサの輝度を、前記タイミングマークセンサの出力が出力上限を超えることをもたらす第1のレベルに設定することと、

前記タイミングマークセンサの前記出力は、ラベル全体に対する前記センサの移動を通して、出力下限と前記出力上限との間であるようになるまで、前記タイミングマークセンサと前記ラベルとの間の相対的移動をもたらしながら、前記タイミングマークセンサの前記輝度を定期的に変えることと

によって、前記タイミングマークセンサの輝度を測定するステップを更に含む、請求項4~15のいずれか一項に記載の方法。

【請求項17】

前記タイミングマークの長さを決定し、前記タイミングマークの前記決定された長さと前記タイミングマークの予期される長さとを比較するステップを更に含む、請求項1~16のいずれか一項に記載の方法。

【請求項18】

前記タイミングマークの長さが前記タイミングマークの前記予期される長さの所定の範囲内である場合にのみ、ステップ(c)~(e)を完了させることを更に含む、請求項17に記載の方法。

【請求項19】

前記タイミングマークの長さを決定し、前記タイミングマークの前記決定された長さと予期される長さとを比較するステップを更に含み、

前記タイミングマークの長さを決定することは、

前記波形の変化が前記負のタイミングマーク閾値を下回る前記波形上の第1の点を計算することと、

前記波形の変化が前記負のタイミングマーク閾値を上回る前記波形上の第2の点を計算することと、

前記波形の変化が前記正のタイミングマーク閾値を上回る前記波形上の第3の点を計算することと、

前記波形の変化が前記正のタイミングマーク閾値を下回る前記波形上の第4の点を計算することと、

前記第1の点および前記第2の点を二分する点と前記第3の点および前記第4の点を二分する点との間における、前記タイミングマークセンサと前記ラベルとの間の相対的移動量として前記タイミングマークの長さを計算することと

を含む、請求項8に記載の方法。

【請求項20】

(f)ステップ(e)の後、前記タイミングマークセンサと前記ラベルとの相対的

移動をもたらすことと、

( g ) ステップ ( f ) の間、前記タイミングマークセンサを用いて、前記ラベル上の前記タイミングマークの位置を検出することと、

( h ) ステップ ( g ) で前記タイミングマークが検出されたとき、前記タイミングマークセンサと前記ラベルとの間の相対的移動量を決定することと、

( i ) ステップ ( h ) で検出された相対的移動量と、ステップ ( e ) で印刷された前記画像の端部と前記タイミングマークとの間の予期される距離とを比較することと

を更に含む、請求項 1 ~ 19 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 1】**

前記タイミングマークの反射率がその周囲の反射率よりも低いように、前記タイミングマークがその周囲よりも暗い、請求項 4 ~ 20 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 2】**

前記タイミングマークの反射率がその周囲の反射率よりも高いように、前記タイミングマークがその周囲よりも明るい、請求項 4 ~ 20 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 3】**

タイミングマーク修正部を印刷することは、前記タイミングマークの長さを増加させるために延長部を印刷することを含む、請求項 1 ~ 10 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 4】**

前記タイミングマークは、前記ラベル中の切り抜き部分を備える、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 5】**

前記タイミングマークは、一連のエンコーダ印のうちの 1 つ以上のエンコーダ印を備える、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 6】**

前記タイミングマークは、前記ラベルが添付されている物品の表面上に形成された物理的特徴を備える、請求項 1 ~ 3 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 7】**

前記タイミングマークは、1 次元または 2 次元のバーコードを備える、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 8】**

前記タイミングマークは、1 次元または 2 次元のバーコードを備え、前記タイミングマーク修正部を印刷することは、1 次元または 2 次元のバーコードを印刷することを含む、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

**【請求項 2 9】**

前記タイミングマークは、2 次元バーコードまたは 1 次元バーコードを備え、前記タイミングマークの位置を検出することは、2 次元バーコード読み取り機を用いて、前記 2 次元バーコード内の、または、前記 1 次元バーコード内の、既知の座標の位置を識別することを含む、請求項 2 7 に記載の方法。

**【請求項 3 0】**

前記タイミングマークは、1 次元バーコードを備え、前記タイミングマークの位置を検出することは、1 次元バーコード読み取り機が前記 1 次元バーコードを読み取ることができる第 1 の位置として前記 1 次元バーコードの先縁部を識別することを含む、請求項 2 7 に記載の方法。