

適用機種：

カラー機（CL）	C14010シリーズ
モノクロ機（BW）	---

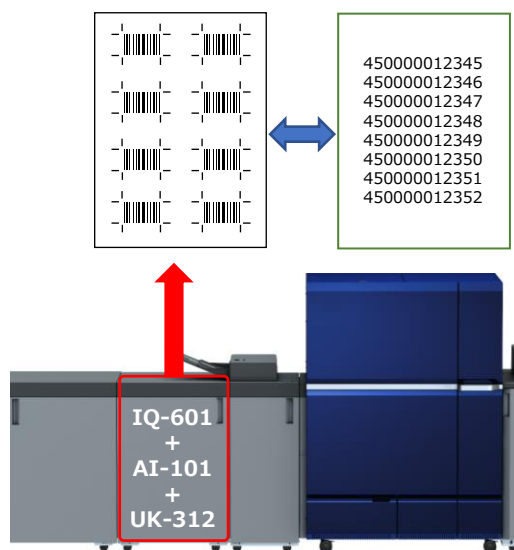
オペレーションクイックガイド

- No. 12 -

自動検品（AI-101）

別冊：リアルタイム照合（UK-312）

Ver. 01.00

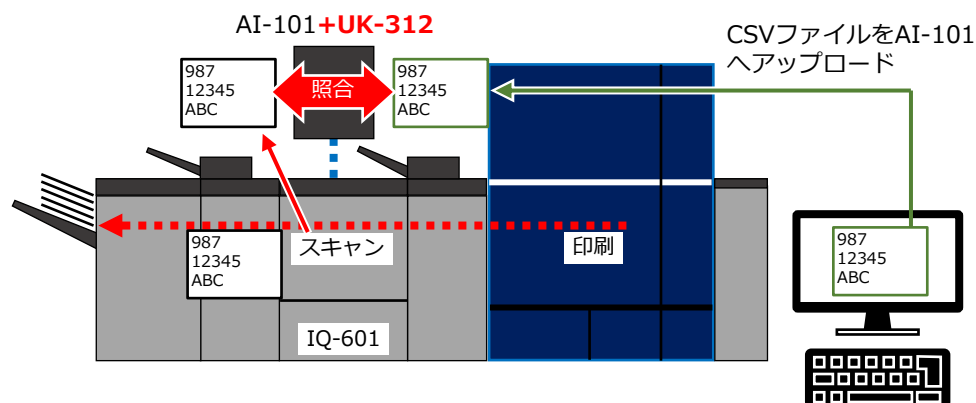


1 リアルタイム照合 (UK-312)

1-1. リアルタイム照合

リアルタイム照合は、印刷物から読み取ったバーコードやシリアルNo.の英数字（スキャン結果）と、本機にあらかじめ登録しておいたCSVファイル（正解データ）とが一致するかを確認する機能です。

自動検品にはバーコードやシリアルNo.のデコード機能がありますが、デコード結果の正誤は手動で確認する必要があります。UK-312を用いると、バーコードやシリアルNo.のデコード結果の正誤確認を自動で実行できます。



重要

- リアルタイム照合は、自動検品機能とは別の独立した機能です。
- 自動検品とリアルタイム照合は、同時に実行することができます。ただし、リアルタイム照合を実施する際のバーコード領域とシリアルNo.領域は、設定した検査領域が無効になります（リアルタイム照合が優先されます）。
- 登録するCSVファイルには、リアルタイム照合を行うための情報（ジョブのファイル名、読み取る領域の座標、正解となる値など）を記載する必要があります。

参考

照合した英数字が一致しなかった場合の本機の動作（継続印刷、リカバリー印刷、排紙先など）は、事前設定の内容に依存します。

リアルタイム照合 (UK-312)

1-2. 照合元ファイルの作成方法

照合元ファイルは、CSVファイル（UTF-8）形式で作成します。

CSVファイルに記述が必要な内容は以下のとおりです。

(CSVファイルをExcelで表示)

Setting Quantity	2		2							
JobName	collation.pdf		3							
Ascending or Descending Order	0									
Page	Area No.	CODE	Expected value	START_X	END_X	START_Y	END_Y	ROT	TYPE	Assign
1	1	0	0	85	125	30	40	0		
1	2	0	1111111111	85	125	80	90	0		
1	3	0	2222222222	85	125	130	140	0		
1	4	0	3333333333	85	125	180	190	0		

4

5

6

7

8

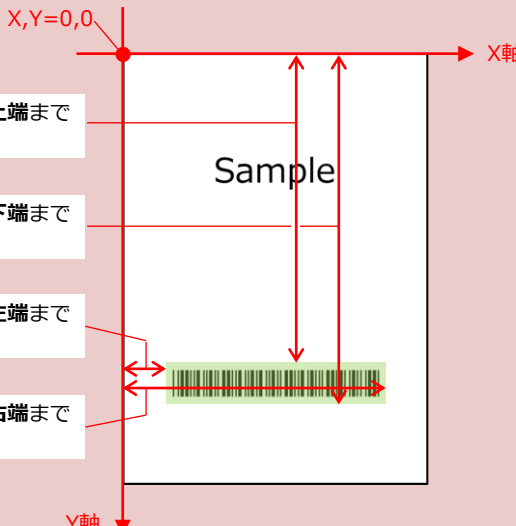
9

10

11

No.	項目（要入力）	値
1	Setting Quantity	リアルタイム照合の全体に関わる設定の項目数を入力します。 「2」と入力してください。
2	JobName	全体の設定項目です。 リアルタイム照合を行うジョブのファイル名を入力します。 ここのファイル名と一致するジョブに対してリアルタイム照合を実行します。
3	Ascending or Descending Order	全体の設定項目です。リストの昇順、降順を設定します。 0：昇順 1：降順（[Page] で設定した最後のページから照合します。）
4	Page	ジョブの全ページを入力します。入力可能範囲は1～60000です。 複数部印刷する場合は、すべて通しのページとしてカウントします。 （10ページを2部印刷する場合、2部目の1ページ目は「11」と入力する） 空欄および数字以外の文字は使用できません。
5	Area No.	読み取る領域に対して任意のNo.を入力します。 入力可能範囲は1～30です。 空欄および数字以外の文字は使用できません。
6	CODE	読み取り対象の種類を入力します。 0：数字、アルファベット、記号の混載 1：バーコード（2Dコード含む） 2：数字のみ 3：アルファベット、記号のみ 空欄および数字以外の文字は使用できません。
7	Expected value	照合元（正解）となる英数字を入力します。 空欄の場合は照合をスキップします。

1 リアルタイム照合 (UK-312)

No.	項目 (要入力)	値
8	START_X END_X START_Y END_Y	<p>読み取る領域の範囲（原稿の左上端からの距離）を入力します。 数値は0.1mm単位で入力できます。 小数点は「.」（ピリオド）を使用してください。「,」（カンマ）を使用すると、リアルタイム照合が行えません。 原稿データで距離を確認し、数値を入力することをおすすめします。</p> <p>下記のバーコード部分を読み取り範囲として指定する場合</p>  <p>原稿の上端から、領域の上端までの距離をSTART_Yに入力</p> <p>原稿の上端から、領域の下端までの距離をEND_Yに入力</p> <p>原稿の左端から、領域の左端までの距離をSTART_Xに入力</p> <p>原稿の左端から、領域の右端までの距離をEND_Xに入力</p>
9	ROT	<p>原稿の向きに対して、読み取る領域の向きを入力します。</p> <p>0 : 上向き 1 : 左向き 2 : 下向き 3 : 右向き</p> <p>空欄および数字以外の文字は使用できません。</p>
10	TYPE	<p>「CODE」に「1」と入力した場合は、バーコードの種類を入力します。</p> <p>1 : Code 39、2 : Code 128、3 : JAN (EAN)、5 : ITF、6 : NW-7、 7 : Code 93、8 : UPC、18 : GS1-128、65 : QR Code、 66 : PDF417、67 : Aztec Code、68 : Data Matrix ECC 200、 75 : QR Code (白抜き)</p> <p>「CODE」に「1」以外を入力した場合は、文字色を入力します。</p> <p>1 : 黒文字、2 : 色文字、3 : 白文字</p>
11	Assign	空欄にします。

1 リアルタイム照合 (UK-312)

1-3. 照合元ファイルの本機へのアップロード（登録）手順

照合元ファイルはPCのブラウザから、AI-101のWeb Utilitiesにアクセスしてアップロードします。

1. PCのブラウザを起動し、アドレスバーにAI-101のIPアドレスを入力する
(例) `http://<AI-101のIPアドレス>/`

2. [リアルタイム照合元ファイル一覧] をクリックする

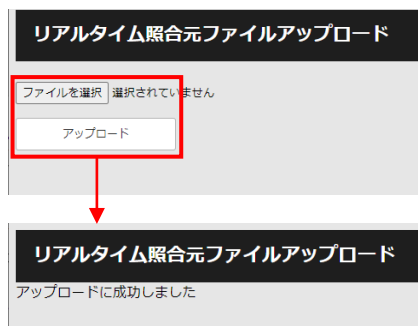


3. [Upload] ボタンをクリックする



4. [ファイルを選択] をクリックする
エクスプローラーが開くので、リアルタイム照合元となるCSVファイルを選択します。

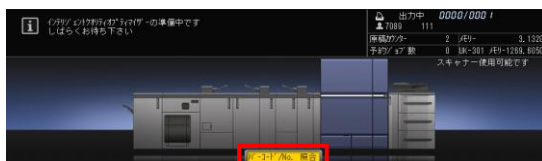
5. [アップロード] をクリックする
[アップロードに成功しました] とメッセージが表示され、アップロード（登録）が完了します。



1-4. リアルタイム照合の実施手順

照合元ファイルのアップロード（登録）後、照合元ファイルに入力したFilenameと同じ名前のジョブを印刷すると、自動でリアルタイム照合が実施されます。

リアルタイム照合実行中は、機械状態画面に「バーコード/No. 照合」と表示されます。



1 リアルタイム照合 (UK-312)

1-5. リアルタイム照合でエラーが発生した場合

リアルタイム照合でエラーがあった場合は、[機械状態] 画面や[検出結果] でエラー状況を確認できます。

エラーがなくリアルタイム照合が完了した場合は、何も表示されません。詳しくは、「オペレーションクイックガイド No. 12」の3-2. 自動検品でエラーが発生した場合をごらんください。

1-6. リアルタイム照合結果の確認

リアルタイム照合の結果(レポート)はAI-101のWeb Utilitiesから確認できます。

重要

リアルタイム照合結果(レポート)を確認したい場合は、事前設定で[自動検品レポートの作成]を[する]にしたうえで、リアルタイム照合を実施する必要があります。

AI-101のWeb Utilities

ブラウザを起動し、アドレスバーにAI-101のIPアドレスを入力します。

(例) <http://<AI-101のIPアドレス>/>

Web Utilities (AI-101) - [リアルタイム照合結果ファイル一覧]

ID	ジョブID	ジョブ実行日時	ジョブファイル名	検査結果	レポート作成状況	Link
7086	2022/09/09	11:39:27	collation.pdf	正常終了	作成完了	Report
7052	2022/09/25	16:51:50	collation.pdf	キャンセル 結合エラー	作成完了	Report
7051	2022/09/25	11:37:56	collation.pdf	正常終了	作成完了	Report
7050	2022/09/25	11:33:16	collation.pdf	正常終了	作成完了	Report
7049	2022/09/25	11:27:19	collation.pdf	キャンセル 結合エラー	作成完了	Report
6690	2022/09/24	16:56:41	AutoInspection_QRCod	キャンセル 結合エラー	作成完了	Report
6689	2022/09/24	16:51:52	AutoInspection_QRCod	キャンセル 結合エラー	作成完了	Report
6646	2022/09/16	13:52:09	TEST_BAU.pdf	キャンセル	作成完了	Report
6585	2022/09/16	15:07:11	TEST_BAU.pdf	キャンセル 印刷エラー	作成完了	Report

参考

AI-101のIPアドレスは以下から確認できます。

- 操作パネル - 設定メニュー/カウンター - [管理者設定] - [ネットワーク設定] - [自動検品NIC設定]

1 リアルタイム照合 (UK-312)

1-7. リアルタイム照合結果ファイル一覧画面の見方

各画面の見方を説明します。

【リアルタイム照合結果ファイル一覧】画面



自動検品レポートの一覧が表示されます。不良検知があったジョブは赤字で表示されます。リカバリーで印刷が正常に終了した場合でも赤字で表示されます。

【Report】ボタンです。基準外画像のレポートやCSVファイルを確認する画面が開きます。

【Error Report】ボタンです。現在印刷中のジョブのエラーレポートを確認したい場合はこのボタンから確認できます。印刷が完了すると、このボタンは消えます。

リアルタイム照合結果ファイル確認画面



事前設定に応じて、レポートが作成されます。

- 基準外画像：PDF形式
 - デコード結果：CSV形式
- 詳しくは、「オペレーションガイド No. 12」の2-2. 各事前設定項目の説明をご覧ください。

参考

リンクをタッチ/クリックすることでレポートファイルが開きます。WebブラウザからアクセスするとPCにレポートファイルをダウンロードすることができます。

1 リアルタイム照合 (UK-312)

1-8. リアルタイム照合結果ファイル（レポート）の見方

各リアルタイム照合結果ファイルの見方を説明します。

基準外画像レポート（PDF）の見方



1ページ目

リアルタイム照合結果レポートのサマリーページです。
実施したリアルタイム照合の情報（実施日時など）が記載されています。



2ページ目以降

基準外画像ページです。
IQ-601でスキャンし、基準外と判定された画像が記載されます。基準外画像ページは、スキャンした向きでページ生成されます。
基準外画像ページの見方は、基本的に自動検品のレポートと同じです。詳しくは、「オペレーションクイックガイド No. 12」の[基準外画像ページの見方](#)をごらんください。

デコード結果レポート（CSV）の見方

下記のような情報が書き出されます。

基本的には照合に問題がなかったエビデンスとして使用します。

```
日時, 2022年09月09日 12時08分21秒
JOB名, collation.pdf
JOB ID, 7089
照合元CSVファイル, collation.csv
OCR対象文字, 黒文字

【検査結果概要】
検査総数, 4
検査OK数, 4
検査NG数, 0
検査スキップ数, 0
不一致数, 0
デコードエラー数, 0
CSVエラー数, 0

【検査結果】
ページ番号, 領域番号, コード分類, 期待値, 読取結果, 結果, START_X, END_X, START_Y, END_Y, 向き, タイプ
1, 1, シリアルナンバー, "0000000000", "0000000000", OK, 85, 125, 30, 40, 0,
1, 2, シリアルナンバー, "1111111111", "1111111111", OK, 85, 125, 80, 90, 0,
1, 3, シリアルナンバー, "2222222222", "2222222222", OK, 85, 125, 130, 140, 0,
1, 4, シリアルナンバー, "3333333333", "3333333333", OK, 85, 125, 180, 190, 0,
```