

【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7部門第3区分

【発行日】令和5年2月2日(2023.2.2)

【公開番号】特開2021-125803(P2021-125803A)

【公開日】令和3年8月30日(2021.8.30)

【年通号数】公開・登録公報2021-040

【出願番号】特願2020-18276(P2020-18276)

【国際特許分類】

H 0 4 N 1/04(2006.01)

H 0 4 N 1/00(2006.01)

B 6 5 H 5/06(2006.01)

B 6 5 H 1/00(2006.01)

G 0 3 B 27/62(2006.01)

10

【F I】

H 0 4 N 1/04 1 0 6 Z

H 0 4 N 1/12 A

H 0 4 N 1/00 5 6 7 M

B 6 5 H 5/06 M

B 6 5 H 1/00 5 0 1 B

G 0 3 B 27/62

20

【手続補正書】

【提出日】令和5年1月25日(2023.1.25)

【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】

30

【請求項1】

原稿が載置される原稿トレイと、

前記原稿トレイに載置された原稿を搬送方向に搬送する複数の搬送ローラ対と、

搬送された前記原稿の画像を読取位置にて読み取る画像読取ユニットと、

原稿幅が第1の幅である原稿が搬送される場合に第1の搬送制御を実行し、前記原稿幅が前記第1の幅よりも小さい第2の幅である原稿が搬送される場合に第2の搬送制御を実行する制御手段と、を有し、

前記複数の搬送ローラ対は、前記搬送方向において前記読取位置よりも上流に位置する第1の搬送ローラ対、及び、前記搬送方向において前記読取位置よりも下流に位置する第2の搬送ローラ対を含み、

40

前記制御手段は、

前記第1の搬送制御においては、搬送中の原稿の先端が前記第1の搬送ローラ対に到達してから前記読取位置を通過するまでの間に、前記第1の搬送ローラ対及び前記第2の搬送ローラ対の駆動速度を第1速度から前記第1速度よりも大きい第2速度に変更するとともに、当該原稿の先端が前記第2の搬送ローラ対に到達した後、前記画像読取ユニットによる当該原稿の読取処理が完了する前に、前記第1及び第2の搬送ローラ対の駆動速度を前記第2速度から前記第1速度に変更し、

前記第2の搬送制御においては、原稿の先端が前記第1の搬送ローラ対により到達してから当該原稿の読取処理が完了するまでの間、前記第1及び第2の搬送ローラ対の駆動速度を前記第1速度に維持する

50

ことを特徴とする原稿読取装置。

【請求項 2】

原稿が載置される原稿トレイと、

前記原稿トレイに載置された原稿を搬送方向に搬送する複数の搬送ローラ対と、

搬送された前記原稿の画像を読取位置にて読み取る画像読取ユニットと、

原稿幅が第 1 の幅である原稿が搬送される場合に第 1 の搬送制御を実行し、前記原稿幅が前記第 1 の幅よりも小さい第 2 の幅である原稿が搬送される場合に第 2 の搬送制御を実行する制御手段と、を有し、

前記複数の搬送ローラ対は、前記搬送方向において前記読取位置よりも上流に位置する第 1 の搬送ローラ対、及び、前記搬送方向において前記読取位置よりも下流に位置する第 2 の搬送ローラ対を含み、

10

前記制御手段は、

前記第 1 の搬送制御においては、搬送中の原稿の先端が前記第 1 の搬送ローラ対に到達してから前記読取位置を通過するまでの間に、前記第 1 の搬送ローラ対及び前記第 2 の搬送ローラ対の駆動速度を第 1 速度から前記第 1 速度よりも大きい第 2 速度に変更するとともに、当該原稿の先端が前記第 2 の搬送ローラ対に到達した後、前記画像読取ユニットによる当該原稿の読取処理が完了する前に、前記第 1 及び第 2 の搬送ローラ対の駆動速度を前記第 2 速度から前記第 1 速度に変更し、

前記第 2 の搬送制御においては、搬送中の原稿の先端が前記第 1 の搬送ローラ対に到達してから前記読取位置を通過するまでの間に、前記第 1 の搬送ローラ対及び前記第 2 の搬送ローラ対の駆動速度を第 1 速度から前記第 1 速度よりも大きくかつ前記第 2 速度より小さい第 3 速度に変更するとともに、当該原稿の先端が前記第 2 の搬送ローラ対に到達した後、前記画像読取ユニットによる当該原稿の読取処理が完了する前に、前記第 1 及び第 2 の搬送ローラ対の駆動速度を前記第 3 速度から前記第 1 速度に変更する、

20

ことを特徴とする原稿読取装置。

【請求項 3】

前記原稿トレイに載置された原稿を検知する第 1 検知センサと、

前記搬送方向に直交する幅方向において、前記第 1 検知センサとは異なる位置で前記原稿トレイに載置された原稿を検知する第 2 検知センサと、を備え、

前記制御手段は、前記第 1 検知センサ及び前記第 2 検知センサの検知結果に基づいて、前記第 1 の搬送制御及び前記第 2 の搬送制御を選択的に実行する、

30

ことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の原稿読取装置。

【請求項 4】

前記第 1 検知センサは、前記原稿トレイの前記幅方向における中央部分に位置しており、

前記第 2 検知センサは、前記第 1 検知センサよりも前記幅方向の中央部分より端部側に位置していることを特徴とする請求項 3 に記載の原稿読取装置。

【請求項 5】

前記複数の搬送ローラ対よりも前記搬送方向の上流に配置された、前記原稿トレイに載置された原稿を 1 枚ずつに分離する分離部を有することを特徴とする請求項 1 乃至 4 の何れか 1 項に記載の原稿読取装置。

40

【請求項 6】

前記複数の搬送ローラ対は、同一の駆動源により駆動されることを特徴とする請求項 1 乃至 5 の何れか 1 項に記載の原稿読取装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0009】

50

上記の目的を達成するために、本発明の原稿読取装置は、原稿が載置される原稿トレイト、前記原稿トレイに載置された原稿を搬送方向に搬送する複数の搬送ローラ対と、搬送された前記原稿の画像を読取位置にて読み取る画像読取ユニットと、原稿幅が第1の幅である原稿が搬送される場合に第1の搬送制御を実行し、前記原稿幅が前記第1の幅よりも小さい第2の幅である原稿が搬送される場合に第2の搬送制御を実行する制御手段と、を有し、前記複数の搬送ローラ対は、前記搬送方向において前記読取位置よりも上流に位置する第1の搬送ローラ対、及び、前記搬送方向において前記読取位置よりも下流に位置する第2の搬送ローラ対を含み、前記制御手段は、前記第1の搬送制御においては、搬送中の原稿の先端が前記第1の搬送ローラ対に到達してから前記読取位置を通過するまでの間に、前記第1の搬送ローラ対及び前記第2の搬送ローラ対の駆動速度を第1速度から前記第1速度よりも大きい第2速度に変更するとともに、当該原稿の先端が前記第2の搬送ローラ対に到達した後、前記画像読取ユニットによる当該原稿の読取処理が完了する前に、前記第1及び第2の搬送ローラ対の駆動速度を前記第2速度から前記第1速度に変更し、前記第2の搬送制御においては、原稿の先端が前記第1の搬送ローラ対により到達してから当該原稿の読取処理が完了するまでの間、前記第1及び第2の搬送ローラ対の駆動速度を前記第1速度に維持することを特徴とする。

10

20

30

40

50