

【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 6 部門第 2 区分
 【発行日】平成28年3月10日 (2016.3.10)

【公開番号】特開2013-222210(P2013-222210A)
 【公開日】平成25年10月28日 (2013.10.28)
 【年通号数】公開・登録公報2013-059
 【出願番号】特願2013-86851(P2013-86851)
 【国際特許分類】

G 0 3 G 15/10 (2006.01)

G 0 3 G 15/01 (2006.01)

【 F I 】

G 0 3 G 15/10 1 1 4

G 0 3 G 15/01 1 1 3

G 0 3 G 15/01 R

【手続補正書】
 【提出日】平成28年1月21日 (2016.1.21)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 3 7
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 3 7】

印刷部 1 1 , 1 2 及び定着ユニット 3 0 の傍で、中央に、デジタルプリンタ 1 0 のための全ての供給装置、例えば空調モジュール 4 0 、エネルギー供給装置 5 0 、コントローラ 6 0 及び液体管理モジュール 7 0 (例えば様々な液体の液体制御ユニット 7 1 及び貯蔵容器 7 2) が配置されている。液体として、デジタルプリンタ 1 0 に供給するために、特に純粋な液体キャリア、高濃縮された液体現像剤 (液体キャリアに対するトナー粒子の高い含有量) 及び媒体液 (Serum ; セーラム、液体キャリア + 電荷制御剤) が必要とされ、並びに廃棄すべき液体のための廃棄物容器又はクリーニング液体のための容器が必要とされる。

【手続補正 2】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 9 0
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 9 0】

図 7 には、様々な運転モードにわたる時間経過で、フィルタユニット 1 3 5 の作用を示している。横軸としての X 軸に沿って、時間 t が目盛りされており、様々な運転モード A , B , C (前述のように) が特定の期間にわたって設定されている。3 つの運転モード A , B , C に付属の目標値は、縦軸上に、F L s e t 1 、F L s e t 2 及び F L s e t 3 として目盛りされている。運転モード A から運転モード B への切換に際して、混合容器 1 3 0 内の充填レベル F L は、F L s e t 1 から F L s e t 2 に変化することができる。急激な変化は、場合によっては制御回路を振動させ、かつ / 又はアクチュエータの構成要素 (弁、ポンプ) に過負荷を加えるものである。このような理由から、合算部 1 3 3 に、直接に、新たな運転モード - 目標値 F L s e t 2 を入力するのではなく、ガイド値 F G を入力している。このガイド値 F G は、移行時間 t 1 において、つまり新たな運転モード B の調整からこの運転モード B に付属する目標値 F L s e t 2 の到達まで、所定の一定の勾配を有する傾斜線 R 1 に沿って変化する。この勾配は、勾配がアクチュエータ (ポンプ、弁) の構

成要素の純然たる制御に際して充填レベルの実際の変化に相応するように、設定されている。傾斜線 R 1 の勾配は、調整されたパラメータ P a r a m 1 ~ P a r a m 5 により得られる。調整された値、例えば P a r a m 1 は、実際に、用いられる調節要素（ポンプ、弁、管システム）により達成可能な充填レベルの低下速度ひいては液体现像剤の体積流量に調和されている。移行時間 t 1 の経過後で目標値 F L s e t 2 の到達後に、充填レベル F L は、制御アセンブリ（図 3）により、運転モード B の期間にわたって一定に維持される。移行時間 t 1 の間、充填レベル - 実際値 F L i s t は、小さな制御偏差 R A でもってガイド値 F G に追従する。

【手続補正 3】

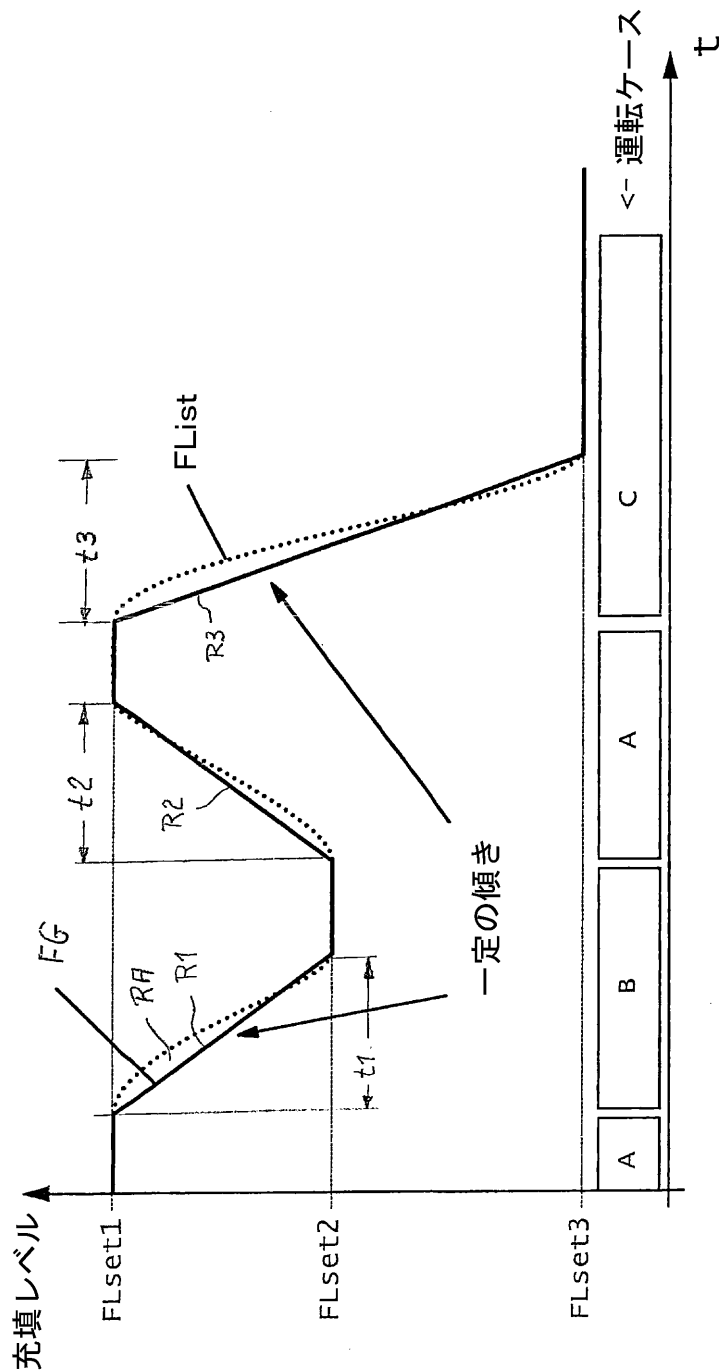
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 7】



【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 8】

