

(19) 日本国特許庁(JP)

## (12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第4393133号  
(P4393133)

(45) 発行日 平成22年1月6日(2010.1.6)

(24) 登録日 平成21年10月23日(2009.10.23)

(51) Int.Cl.	F 1		
G02B 26/10	(2006.01)	GO2B 26/10	B
G02B 26/12	(2006.01)	GO2B 26/10	A
G03G 15/04	(2006.01)	GO2B 26/10	102
G03G 15/043	(2006.01)	GO2B 26/10	103
G03G 15/01	(2006.01)	GO3G 15/04	120

請求項の数 8 (全 25 頁) 最終頁に続く

(21) 出願番号	特願2003-297678 (P2003-297678)	(73) 特許権者	000001007 キヤノン株式会社 東京都大田区下丸子3丁目30番2号
(22) 出願日	平成15年8月21日 (2003.8.21)	(74) 代理人	100090538 弁理士 西山 恵三
(65) 公開番号	特開2004-102276 (P2004-102276A)	(74) 代理人	100096965 弁理士 内尾 裕一
(43) 公開日	平成16年4月2日 (2004.4.2)	(72) 発明者	高橋 正剛 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤ ノン株式会社内
審査請求日	平成18年8月11日 (2006.8.11)	(72) 発明者	中森 知宏 東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤ ノン株式会社内
(31) 優先権主張番号	特願2002-243016 (P2002-243016)		
(32) 優先日	平成14年8月23日 (2002.8.23)		
(33) 優先権主張国	日本国 (JP)		

## 前置審査

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 画像形成装置及びその制御方法

## (57) 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

回転する回転多面鏡に第一発光素子からのレーザビームを入射するとともに、前記回転多面鏡における前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に第二発光素子からのレーザビームを入射し、前記回転多面鏡による前記第一発光素子及び第二発光素子からの夫々のレーザビームの走査により、前記第一発光素子及び第二発光素子の夫々に対応する像担持体に静電潜像を形成させ、前記像担持体の夫々に形成された静電潜像にトナー像を可視化させ、該可視化されたトナー像に基づき画像形成を行う画像形成装置であって、

前記第一発光素子に対応して設けられ、前記回転多面鏡により走査される前記第一発光素子からのレーザビームを検出する検出手段と、

前記検出手段による検出に応じて、前記第一発光素子からのレーザビームにより前記像担持体に主走査方向の静電潜像を形成させるタイミングを決めるための水平同期信号を生成する信号生成手段と、

前記検出手段により前記回転多面鏡の各面によって走査される前記第一発光素子からのレーザビームが順次検出されることに基づくレーザビーム検出の間隔を測定する測定手段と、

前記水平同期信号を生成するうえでの前記検出手段による前記第一発光素子からのレーザビームの検出と、前記測定手段により測定された間隔と、に基づき、前記第二発光素子からのレーザビームを前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に

10

20

る面に入射し対応する前記像担持体に静電潜像を形成させるタイミングを、前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定するタイミング決定手段と、を備えることを特徴とする画像形成装置。

【請求項 2】

前記回転多面鏡はN面の鏡面を有し、

前記タイミング決定手段は、前記回転多面鏡の回転に応じて前記第一発光素子からのレーザビームが入射される面がN-1回変更される場合に、前記第一発光素子が入射される各面の各々に対応させて前記第二発光素子により静電潜像を形成させるタイミングを前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定することを特徴とする請求項1に記載の画像形成装置。

10

【請求項 3】

前記タイミング決定手段は、各面におけるレーザビーム検出の間隔と、該間隔の最小値と、の差分により、前記第二発光素子からのレーザビームを前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に入射し対応する前記像担持体に静電潜像を形成させるタイミングを前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定することを特徴とする請求項1又は2に記載の画像形成装置。

【請求項 4】

前記測定手段は、前記間隔を前記回転多面鏡の複数回転分測定し、前記タイミング決定手段は、前記複数回転分の測定における前記レーザビーム検出間隔の平均値に基づいて、前記第二発光素子からのレーザビームを前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に入射し対応する前記像担持体に静電潜像を形成させるタイミングを前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定することを特徴とする請求項1乃至3の何れか1項に記載の画像形成装置。

20

【請求項 5】

回転する回転多面鏡に第一発光素子からのレーザビームを入射するとともに、前記回転多面鏡における前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に第二発光素子からのレーザビームを入射し、前記回転多面鏡による前記第一発光素子及び第二発光素子からの夫々のレーザビームの走査により、前記第一発光素子及び第二発光素子の夫々に対応する像担持体に静電潜像を形成させ、前記像担持体の夫々に形成された静電潜像にトナー像を可視化させ、該可視化されたトナー像に基づき画像形成を行う画像形成装置の制御方法であって、

30

前記第一発光素子に対応して設けられた検出手段を用いて、前記回転多面鏡により走査される前記第一発光素子からのレーザビームを検出する検出工程と、

前記検出工程における検出に応じて、前記第一発光素子からのレーザビームにより前記像担持体に主走査方向の静電潜像を形成させるタイミングを決めるための水平同期信号を生成する信号生成工程と、

前記検出工程において前記回転多面鏡の各面によって走査される前記第一発光素子からのレーザビームが順次検出されることに基づくレーザビーム検出の間隔を測定する測定工程と、

40

前記水平同期信号を生成するうえでの前記検出工程における前記第一発光素子からのレーザビームの検出と、前記測定工程において測定された間隔と、に基づき、前記第二発光素子からのレーザビームを前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に入射し対応する前記像担持体に静電潜像を形成させるタイミングを、前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定するタイミング決定工程と、を備えることを特徴とする画像形成装置の制御方法。

【請求項 6】

前記回転多面鏡はN面の鏡面を有し、

前記タイミング決定工程は、前記回転多面鏡の回転に応じて前記第一発光素子からのレーザビームが入射される面がN-1回変更される場合に、前記第一発光素子が入射される

50

各面の各々に対応させて前記第二発光素子により静電潜像を形成させるタイミングを前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定することを特徴とする請求項5に記載の画像形成装置の制御方法。

【請求項7】

前記タイミング決定工程は、各面におけるレーザビーム検出の間隔と、該間隔の最小値と、の差分により、前記第二発光素子からのレーザビームを前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に入射し対応する前記像持体に静電潜像を形成させるタイミングを前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定することを特徴とする請求項5又は6に記載の画像形成装置の制御方法。

10

【請求項8】

前記測定工程は、前記間隔を前記回転多面鏡の複数回転分測定し、前記タイミング決定工程は、前記複数回転分の測定における前記レーザビーム検出間隔の平均値に基づいて、前記第二発光素子からのレーザビームを前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に入射し対応する前記像持体に静電潜像を形成させるタイミングを前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定することを特徴とする請求項5乃至7の何れか1項に記載の画像形成装置の制御方法。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

20

【0001】

本発明は、電子写真プロセスを用いた画像形成装置に関し、特に複数のレーザビームを用いて異なる色画像を形成するカラー画像形成装置及びその制御方法に関する。

【背景技術】

【0002】

従来電子写真方式を用いた画像形成装置においては、画像信号によって変調されたレーザビームが回転する多面鏡（以後ポリゴンミラー、またはポリゴンと略す場合あり）を有するスキャナによって反射され、感光体上を走査することによって画像形成を行っている。感光体はドラム状のものが多用され、感光ドラムと呼ばれている、この方式をカラーレーザプリンタに応用する場合は、色の異なる例えはイエロー（Y）、マゼンタ（M）、シアン（C）、ブラック（B K）の4色）複数の画像を重ね合わせてカラー画像像をシート状媒体上に形成している。この重ね合わせ技術を達成するための構成には次のようなものがある。

30

【0003】

1つの構成として第1の色画像信号を感光ドラム上に走査して潜像を作り、可視化する為に現像剤を付着させ、これを記録紙に転写し、その後に感光ドラムをクリーニングし、再び第2の色画像信号を同一の感光ドラムに走査し潜像を作り、第1と同様の工程を行う。但し、現像剤は第2の色のものを使用する。これを第3の色画像信号、第4の色画像信号に対しても同じ工程を繰り返す。このようにして同一の記録紙に複数回現像した画像を重ねあわせることによって1つの画像記録を行うものである。

40

【0004】

また、別の構成においては、複数の画像信号に対して同数の感光ドラムを備えし、それぞれの色画像信号に対して1対1に対応する感光ドラムに潜像をつくり、それぞれ異なる色の現像剤でもって可視化現像を行い、そして記録紙に順次転写する。この場合、1つの画像信号に対して1つのレーザ、1つのスキャナ、レーザの画像書き出しタイミングを検知するための1つのBD（Beam Detect）センサ、1つの感光ドラムを用意するものが一般的であり、従って重ねあわせるべき画像信号が複数ある場合は画像信号と同数のレーザ、スキャナ、感光ドラム及びBDセンサが必要である。

【0005】

前記第1の構成は帯電 - 露光 - 現像 - 転写 - クリーニングの一連の電子写真プロセスを

50

第1の色画像信号に対して行い、次に第2の色画像信号に対して再び同じプロセスを行い、第3の色画像信号に対しても、第4の色画像信号に対してもそれぞれ時系列的に行わなければならない。従って1枚のプリント時間が非常に長いという欠点を持っている。

#### 【0006】

前記第2の構成は第1の構成に対して短時間でプリントできるというメリットがある。しかし前記した如く、レーザ、スキャナ、感光ドラム、BDセンサをそれぞれの色画像信号の数と同数を用意しなければならず、装置が大型化し、高価になる欠点を持っている。

#### 【0007】

どちらの構成においても各色の画像を重ねあわせていくため、各色の画像位置が合わないことで発生する、いわゆる色ずれを起こしやすい。特に後者の構成においては、異なったスキャナ、感光ドラムを用いてそれぞれの色画像を形成するため、色毎のレジストレーションがあいにくいという問題点を有している。そのため、色毎のレジストレーション合わせを行っている。例えば、中間転写ベルト(Intermediate Transfer Belt: ITBと略する)や静電転写ベルト(Electrostatic Transportation Belt: ETBと略する)上にレジスト検知用パターン画像を形成し、これをレジスト検知センサで読み取って、画像の書き出し位置等にフィードバックすることによって補正を行う手段が用いられている。

#### 【0008】

レジスト検知センサは、ITBまたはETB上に形成されたレジスト検知用画像パターンを、光源で照射し、反射光をフォーカシングした受光センサで読み取り、レジスト検知用パターンが通過したときの受光センサの信号の時間的な強度変化を位置ずれ情報として、電気的に処理を行っている。

#### 【0009】

通常レーザプリンタのプリント時間を短縮する為にはスキャナの回転速度を上げることによって行われる。レーザプリンタの従来のスキャナ回転速度は20000 rpm以上の高速回転が普通である。更にスキャナに使用されるミラーは多面鏡である、ポリゴンミラーであり、偏向角度の誤差がレーザビームの光路長によって感光ドラム上での位置変動を生ずるため、スキャナは各面の倒れ誤差が非常に少ないと必要であり、又高速回転による振動が少ないと必要である。従ってポリゴンミラーの安定した高速回転を得るためにモータが大型になり、またミラー各面に倒れ誤差の制限が必要なことから精密加工技術がスキャナ製造工程に要求される。このため、製造の歩留まりが悪く非常に高価なものになっている。

#### 【0010】

以上の様なスキャナを複数個用意した装置は大型になり、高価なものとなってしまう。

#### 【0011】

そこでコストダウンを図るために、複数色に対して共通のスキャナを用いるようにしたもの(特開昭58-95361)さらには、スキャナを共通にし、複数の光源のうち、1つの光源に対してのみBDセンサを設けるようにしたもの(特開平4-313776)が考案されている。特開平4-313776について簡単に説明すると、複数の光源は、ポリゴンの異なる面によって同時に感光体の走査される構成にしてあり、BDセンサを設けた光源以外の他の光源は、ポリゴンの回転位相差(角度差)が予め分かっていることから、BDセンサを設けた光源のBD信号から、推測できるというものである。

#### 【特許文献1】特開昭58-95361号

#### 【特許文献2】特開平04-313776号

#### 【発明の開示】

#### 【発明が解決しようとする課題】

#### 【0012】

上記提案のうち、特開昭58-95361号においては、ポリゴンミラー、スキャナモータについて1つに共通化している。しかしながら、BDセンサについてはそれぞれの色ごとに用意しなければならないので、その分のコストアップは避けられない。

10

20

30

40

50

## 【0013】

また、特開平4-313776においては、BDセンサを1つにしているためコストダウンは実現できる。しかしながら、BDセンサのない光源のBDに関しては、ポリゴンの回転位相差すなわち面分割精度が正確であることを前提にしている。すなわち、回転位相差はあらかじめ分かっているため、BDセンサのあるレーザのBD信号で、BDセンサのない方のレーザの走査位置は分かるとしている。

## 【0014】

複数色に対して共通のスキャナを用いるようにしたものの例を図15及び図16で説明する。図15においてLD1(101)の走査路上にはBDセンサ106が存在する。通常BDセンサ106からのBD信号をBD1とすれば、図16の1601、1602に示すようにBD1から、所定タイミング(たとえば $t_c$ )後に画像を書き出すことにより、正しい位置に画像が形成されていく。一方、LD2(102)の走査路上にもBDセンサ106が存在すれば、やはり図16の1603、1604に示すようにBD2(BDセンサ701からのBD信号をBD2とする)から $t_c$ 後に画像を出力することにより、正しい位置に画像が形成されていく。

10

## 【0015】

2つのレーザ101と102は全く対称な位置で、ポリゴンミラー103も全くの理想的な90度の角度をもつ正方形であれば、BDセンサ106と701は全く同じタイミングでBD信号を出力するため、BDセンサは106の一方だけを利用すればよいということになる。

20

## 【0016】

しかしながら、現実にはポリゴンミラーの各鏡面の面分割精度を全て同じにすることは不可能であり、必ず図12に示すように誤差 $\Delta$ が存在する。(はふつう数十から数百秒程度の角度)

このようなポリゴンミラーを使用した時のBD周期がどのようになるかを次に紹介する。

## 【0017】

図15に示すようなポリゴン103の各面の位置を(1)から(4)とし、レーザ101から出力されたレーザビームがポリゴン103によって反射され、BDセンサ106に入射したときのBD信号の周期を毎回測定する。図13はそのBD周期をプロットしたものである。図13において $t_{1-2}$ はポリゴンの(1)面でBDを検知してから(2)面でBDを検知するまでの時間を示し、 $t_{2-3}$ 、 $t_{3-4}$ 、 $t_{4-1}$ についても同様な意味である。 $t_1$ は $t_{1-2}$ と平均BD周期(1回転の4分の1)との差を示し、 $t_2$ 、 $t_3$ 、 $t_4$ についても同様な意味である。この様子を時間を横軸にとって表したのが図14である。ポリゴンの(1)面で検知したBDを基準にして、上側は理想的なポリゴンミラーの時のBD周期、下が実際のポリゴンミラーのBD周期である。 $t_{1-2}$ は理想的のBD周期に対し、 $t_1$ だけ周期が短い。 $t_{2-3}$ は理想的のBD周期に対し、 $t_2$ だけ周期が長い。誤差は累積して $t_{1+2}$ となる。( $t_1$ は負、 $t_2$ は正)このようにして、ポリゴンが1周すると誤差は累積して $t_{1+2+3+4}$ となる。これはゼロと等しくなる。以上が実際のポリゴンミラーを使用した時のBD周期の特性である。

30

## 【0018】

通常、ポリゴンの各面で毎回必ずBDを検知するようにしているため、ポリゴン各面の誤差は影響せず、画像の書き出し位置がずれることはない。しかしながら、図15のように2つのレーザを1つのポリゴンで同時に走査し、一方のレーザのみBDセンサを配置し、他方のレーザのBD検知はBDセンサのあるレーザのBD信号から検知するような構成をとると、図13や図14で示したような各面ごとのBD周期のずれが影響し、BDのあるレーザの走査面とBDのないレーザの走査面が異なることから、BDのないレーザの方の画像の書き出しタイミングが合わず、書き出し位置ずれとなつて現れてしまう。これを避けるためには、ポリゴンの面分割誤差を極限まで上げればよい。しかしながら、ポリゴ

40

50

ンミラーの面分割誤差を上げるには、高度な精密加工技術が不可欠になる。これは製造の歩留まりが悪く、非常に高価なものになってしまう。

【0019】

本発明は上記した従来技術の課題を解決するためになされたものであり、その目的とするところは、BDセンサの数を減らし、低コストで且つ各色の画像レジスト位置の精度の高い、高品位な画像形成装置及びその制御方法を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【0020】

上記目的を達成する本発明における画像形成装置は、回転する回転多面鏡に第一発光素子からのレーザビームを入射するとともに、前記回転多面鏡における前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に第二発光素子からのレーザビームを入射し、前記回転多面鏡による前記第一発光素子及び第二発光素子からの夫々のレーザビームの走査により、前記第一発光素子及び第二発光素子の夫々に対応する像担持体に静電潜像を形成させ、前記像担持体の夫々に形成された静電潜像にトナー像を可視化させ、該可視化されたトナー像に基づき画像形成を行う画像形成装置であって、前記第一発光素子に対応して設けられ、前記回転多面鏡により走査される前記第一発光素子からのレーザビームを検出する検出手段と、前記検出手段による検出に応じて、前記第一発光素子からのレーザビームにより前記像担持体に主走査方向の静電潜像を形成させるタイミングを決めるための水平同期信号を生成する信号生成手段と、前記検出手段により前記回転多面鏡の各面によつて走査される前記第一発光素子からのレーザビームが順次検出されることに基づくレーザビーム検出の間隔を測定する測定手段と、前記水平同期信号を生成するうえでの前記検出手段による前記第一発光素子からのレーザビームの検出と、前記測定手段により測定された間隔と、に基づき、前記第二発光素子からのレーザビームを前記第一発光素子からのレーザビームが入射されている面とは異なる面に入射し対応する前記像担持体に静電潜像を形成させるタイミングを、前記第二発光素子からの前記回転多面鏡により走査されるレーザビームを検出することなく決定するタイミング決定手段と、を備えることを特徴とする。

【発明の効果】

【0021】

以上、説明したように、本発明によれば、BDセンサの数を減らし、低コストで且つ各色の画像レジスト位置の精度の高い、高品位な画像形成装置及びその制御方法を提供することができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0022】

以下に、本発明の実施例1を図面に基づいて説明する。

【実施例1】

【0023】

図3は、本実施例に関わる画像形成装置であるカラーレーザプリンタ（以下レーザプリンタと記す）の構成を示す断面図である。201はレーザプリンタ、202はホストコンピュータである。本実施例は4ドラム方式のカラーレーザプリンタの例である。本カラーレーザプリンタは4色（イエロー：Y、マゼンダ：M、シアン：C、ブラック：BK）の画像を重ねあわせたカラー画像を形成するために4色の画像形成部を備えている。

【0024】

画像形成部は、像担持体としての感光ドラム301～304を有するトナーカートリッジ207から210と、画像露光用光源としてのレーザビームを発生させるレーザダイオード（請求項のレーザビーム発生素子に対応）を有するスキャナユニット205、206とからなる。このうち、トナーカートリッジを4色それぞれ1つづつ有する。

【0025】

また、スキャナユニット205、206に関しては、イエロー、マゼンダで共通の1つ、シアン、ブラックで共通の1つの2つであるのが特徴である。このスキャナユニット2

10

20

30

40

50

05, 206 に関しては後で詳しく説明する。

【0026】

ホストコンピュータ202からの画像データを受け取ると、レーザプリンタ201内のビデオコントローラ203で前記画像データをビットマップデータに展開し、画像形成用のビデオ信号を生成する。ビデオコントローラ203とエンジンコントローラ204はシリアル通信を行い、情報の送受信を行っている。ビデオ信号はエンジンコントローラ204に送信され、エンジンコントローラ204は前記ビデオ信号に応じてスキャナユニット205と206内のレーザダイオード（不図示）を駆動し、トナーカートリッジ207～210内の感光ドラム301～304上にそれぞれ画像を形成する。感光ドラム301～304は、それぞれ301はブラック、302はシアン、303はマゼンダ、304はイエローの画像の形成に利用される。 10

【0027】

前記感光ドラムは、中間転写ベルト211に接しており、各色の感光ドラム上に形成された画像が中間転写ベルト211上に転写され順次重ね合わされていくことにより、カラー画像が形成される。

【0028】

各色画像は、まず最初にイエロー（Y）の画像が中間転写ベルト211に転写され、その上に、マゼンダ（M）、シアン（C）、ブラック（BK）の順に転写され、カラー画像が形成される。

【0029】

一方、感光ドラム301は図示しないドラムモータによって一定速度で、回転する。感光ドラム301は帯電ローラ305によって表面を一様に帯電され、この表面をビデオコントローラで作成されたビデオ信号で変調されたレーザビームが走査することで、目には見えない静電潜像が形成される。静電潜像は現像器309によってトナー像として可視化される。 20

【0030】

また、カセット314内の記録紙は給紙ローラ316によって、レジストローラ319まで給紙され、該レジストローラ319の駆動タイミングによって、中間転写ベルト211上の画像に同期して記録紙が搬送される。そして、カラー画像は転写ローラ318によって中間転写ベルトI T B 211から記録紙に転写される。（2次転写）画像が転写された記録紙は定着器313で、熱と圧力によって、画像が定着された後、プリンタの上部、排紙トレイ317に排出される。 30

【0031】

また、中間転写ベルト211上の画像のレジスト位置をモニタするレジスト検知センサ212がある。このセンサは、中間転写ベルト211上に形成された各色の画像の位置を読み取り、ビデオコントローラ203あるいはエンジンコントローラ204にそのデータをフィードバックすることにより各色の画像レジスト位置を調整し、色ずれを防止するためのものである。

【0032】

図1は、図3におけるスキャナユニット205、206の詳細を示した図である。 40

【0033】

205と206は同一構成である為、一方のスキャナユニット205の構成について説明する。

【0034】

図1において、101および102はレーザダイオードであり、エンジンコントローラ204で生成されたビデオ信号によって、感光ドラム301、302上を走査していく。便宜上、101を第1のレーザダイオード（LD1）、102を第2のレーザダイオード（LD2）と称する。103はポリゴンミラー（請求項の偏向走査手段に相当）であり、図示しないモータで図中の矢印Aの方向に一定速度で回転し、レーザダイオードLD1及びLD2からのビームを反射しながら走査する。前記のモータはエンジンコントローラ2 50

04から速度制御信号の加速信号と減速信号で一定速度になるように制御され回転する。

【0035】

106は、レーザダイオードLD1の走査路上にあって、水平同期信号を生成する為の、レーザビームが入射されると信号を発生する光センサであり、BD(BeamDetector)センサと呼ぶ。なお、BDセンサはレーザダイオードLD1の走査路上にのみあり、他方のレーザダイオードLD2の走査路上には存在しない。

【0036】

レーザダイオードLD1から発せられたレーザビームはポリゴンミラー103により反射されながら走査され、折り返しミラー104でさらに反射され、感光ドラム301上を右から左方向に走査する。

10

【0037】

なお、実際にはレーザビームは感光ドラム上に焦点をあわせる為、あるいはレーザビームを拡散光から平行光に変換する為、不図示の各種レンズ群を経由する。

【0038】

通常、ビデオコントローラはBDセンサ106の出力信号を検知してから所定時間後に、ビデオ信号をエンジンコントローラに対して送信する。このことにより、感光ドラム上のレーザビームによる画像の主走査の書き出し位置が常に一致するのである。

【0039】

一方、レーザダイオードLD2についても、レーザダイオードLD1と同様に感光ドラム302上に静電潜像を形成する。

20

【0040】

なお、BDの検知に関して、レーザダイオード102の走査路上にBDセンサは存在しないので、レーザダイオードLD2用のBD信号はエンジンコントローラ204が生成する。以下の説明では、このBDセンサを有していないレーザ側の水平同期信号を擬似BD信号と呼ぶこととする。生成方法の詳細については後で説明する。

【0041】

このようにして、BDセンサ106を有している側のレーザダイオードLD1によるブラック(BK)の色画像が感光ドラム301上に、また、BDセンサ106を有していない側のレーザダイオードLD2によるシアン(C)の色画像が感光ドラム302上に形成される。ブラック(BK)側はBDセンサを有していて、シアン(C)側はBDセンサを有していない。その逆で、ブラック(BK)側はBDセンサを有していない、シアン(C)側はBDセンサを有していても良い。

30

【0042】

スキャナユニット205と同様な構成であるスキャナユニット206については、感光ドラム303上にマゼンダ(M)、感光ドラム304上にイエロー(Y)の色画像がそれぞれ形成される。これは、イエロー(Y)側はBDセンサを有していない、マゼンダ(M)側はBDセンサを有している。その逆で、マゼンダ(M)側はBDセンサを有していない、イエロー(Y)側はBDセンサを有していても良い。

【0043】

以上が、画像形成の一連のプロセスである。

40

【0044】

次に、擬似BD生成方法の構成について、図2のブロック図を用いて説明する。

【0045】

エンジンコントローラ204内部には、ASIC402とCPU403が備えられていて、ASIC402とCPU403はアドレスデータバス接続されている。このASIC402は、擬似BD信号を生成する回路を備え、主走査書き出し位置タイミングを検知する為にレーザ発光を制御する為のレーザ制御信号A(206)、レーザ制御信号B(207)を生成している。まず、BDセンサからの水平同期信号であるBD信号401は、エンジンコントローラ204に備えられているASIC404とビデオコントローラ203に接続されている。ASIC402はBD401を受け取り、BD周期を算出し、

50

その B D 周期から C P U 4 0 3 は擬似 / B D 信号の補正值を計算し、アドレスデータバスを通して、A S I C にその補正值を入力する。そして、A S I C 4 0 2 は擬似 / B D 4 0 4 を生成する。ビデオコントローラ 2 0 3 は、B D センサ 1 0 6 からの出力の / B D 4 0 1 と A S I C 4 0 2 で生成された擬似 / B D 信号 4 0 4 を受けとる。また、B D センサ 1 0 6 が検知してからある所定タイミングでビデオコントローラ 2 0 3 から画像データ V D O 1 ・ V D O 2 が、スキャナ 2 0 5 の L D 1 ( 1 0 1 ) と L D 2 ( 1 0 2 ) へ出力される。その画像データ V D O 1 ・ V D O 2 によって、中間転写ベルト 2 1 1 に画像が形成され、記録紙に印字される。

【 0 0 4 6 】

また、色ずれを防止する為に、レジスト検知センサ 2 1 2 で、中間転写ベルト 2 1 1 に形成された B D センサあり側の色と B D センサなし側に色の画像の位置を読み取り、画像レジスト位置を調整する。

【 0 0 4 7 】

次に、4面毎の補正值の計算方法と擬似 B D 生成方法を図 5 のタイミングチャートと図 1 0 のポリゴンとレーザと B D センサの関係図を用いて説明する。

【 0 0 4 8 】

A S I C 4 0 2 が測定したポリゴン 1 0 3 の面毎の / B D 信号 4 0 1 の A 面の周期は  $\times a$  、B 面の周期は  $\times b$  、C 面の周期は  $\times c$  、D 面の周期は  $\times d$  となる。その面ごとの B D 周期から、この 4 つの周期の中で一番小さい周期を減算し、その値を補正值とする。なぜなら、/ B D 信号側が A 面を使用している時は、擬似 / B D 信号側は B 面を使用し、/ B D 信号側が B 面を使用している時は、擬似 / B D 信号側は C 面を使用し、/ B D 信号側が C 面を使用している時は、擬似 / B D 信号側は D 面を使用し、/ B D 信号側が D 面を使用している時は、擬似 / B D 信号側は A 面を使用し、この / B D 信号側と擬似 / B D 信号側の対応から、補正值が決定されるからである。また、補正值はポリゴンに依存し経時変化はほとんど無いので、/ B D 信号からの書き出しが一定である。また、周期の最小値の B D 周期のポリゴンの面を補正值 0 と決めることで、基準面が決定される。

【 0 0 4 9 】

よって、一番短い B D 周期を  $\times b$  とすると、

/ B D 信号側の A 面に対応する擬似 / B D 信号の B 面の補正值は、

$$(\text{B D 信号の A 面の周期}) - (\text{一番短い B D 周期})$$

$$= \times a - \times b$$

補正值は、 $\times a - \times b$

/ B D 信号側の B 面に対応する擬似 / B D 信号の C 面の補正值は、

$$(\text{B D 信号の B 面の周期}) - (\text{一番短い B D 周期})$$

$$= \times b - \times b$$

補正值は、0

/ B D 信号側の C 面に対応する擬似 / B D 信号の D 面の補正值は、

$$(\text{B D 信号の C 面の周期}) - (\text{一番短い B D 周期})$$

$$= \times c - \times b$$

補正值は、 $\times c - \times b$

/ B D 信号側の D 面に対応する擬似 / B D 信号の A 面の補正值は、

$$(\text{B D 信号の D 面の周期}) - (\text{一番短い B D 周期})$$

$$= \times d - \times a$$

補正值は、 $\times d - \times a$

【 0 0 5 0 】

A 面の / B D 信号 ( B 面の擬似 / B D 信号 ) の擬似 / B D 信号は、補正值が  $\times a - \times b$  なので、/ B D 信号から ( $\times a - \times b$ ) クロック遅らせた擬似 / B D 信号を生成し、出力する。

【 0 0 5 1 】

B 面の / B D 信号 ( C 面の擬似 / B D 信号 ) の擬似 / B D 信号は、補正值が 0 なので、

10

20

30

40

50

/ B D 信号そのものを擬似 B D として出力する。

【 0 0 5 2 】

C 面の / B D 信号 ( D 面の擬似 / B D 信号 ) の擬似 / B D 信号は、補正值が  $x_c - x_b$  なので、 / B D 信号から (  $x_c - x_b$  ) クロック遅らせた擬似 / B D 信号を生成し、出力する。

【 0 0 5 3 】

D 面の / B D 信号 ( A 面の擬似 / B D 信号 ) の擬似 / B D 信号は、補正值が  $x_d - x_a$  なので、 / B D 信号から (  $x_d - x_a$  ) クロック遅らせた擬似 / B D 信号を生成し、出力する。

【 0 0 5 4 】

/ B D 信号 4 0 1 の場合は、図 5 のような擬似 / B D 信号 4 0 4 になる。

10

【 0 0 5 5 】

次に、A S I C 4 0 2 の内部の回路ブロック図の図 7 を用いて回路構成を説明する。

【 0 0 5 6 】

まず、2 B i t カウンタ 7 0 1 にスキャナユニット 2 0 5 の B D センサ 1 0 6 から出力される / B D 信号 4 0 1 と、擬似 B D 制御を開始させる為に C P U 4 0 3 と A S I C 4 0 2 のアドレスデータバス A D D R E S S D A T A B U S 7 2 3 の信号ラインを使用して、擬似 B D 制御を開始する為の信号 p o r i s t a r t 7 0 2 を入力し、ポリゴン 1 0 3 のどの面をレーザが照射しているかがわかるように、2 B i t カウンタ 7 0 1 を 0 0 0 1

1 1 1 0 0 0 の繰り返しの動作をさせる。その各々のカウンタ値 ( D A T A ) が 0 0 の時を A 面とすると、0 1 の時は B 面、1 1 の時は C 面、1 0 の時は D 面とする。すると、図 4 に示す A S I C 内部回路のポリゴン面位置を決定するタイミングチャートのように、A 面の B D 周期を測定している時は、s e l a 7 0 3 が H i g h レベルになり、B 面の B D 周期を測定している時は、s e l b 7 0 4 が H i g h レベルになり、C 面の B D 周期を測定している時は、s e l c 7 0 5 が H i g h レベルになり、D 面の B D 周期を測定している時は、s e l d 7 0 6 が H i g h レベルになる。次に、7 0 7 の 1 7 B i t カウ

20

ンタで B D 周期を c l k 7 2 2 でカウントし、s e l a 7 0 3 、 s e l b 7 0 4 、 s e l c 7 0 5 、 s e l d 7 0 6 が選ばれた時に、それぞれのポリゴン 1 0 3 の面の B D 周期のカウント値 D A T A が 7 0 8 、 7 0 9 、 7 1 0 、 7 1 1 に 3 2 回ずつ加算される。そして、3 2 回ずつ加算した B D 周期を 3 2 で割って 1 周期の平均値を計算する為に、その加算されたカウント値 D A T A 0 1 、 D A T A 1 0 、 D A T A 1 1 、 D A T A 1 0 を 5 B i t 下位にシフト ( 7 1 2 ) し、上位 5 ビットを削除する。そのカウント値は 1 7 B i t レジ

30

ス t a 7 1 3 、 7 1 4 、 7 1 5 、 7 1 6 に格納される。5 B i t カウンタ 7 1 7 を使用してそれぞれのポリゴン 1 0 3 の B D 周期を 3 2 回分加算したことを探知すると、 B D 周期加算終了信号の p o r i e n d 7 1 8 が出力される。この 1 7 B i t レジスタ 7 1 3 、 7 1 4 、 7 1 5 、 7 1 6 は B D 周期の平均値になっていて、 p o r i e n d 7 1 8 が出力されると、 C P U 4 0 3 に A D D R E S S D A T A B U S 7 2 3 と使ってそれぞれの 3 2 回分の B D 周期の平均値  $x_a$  、  $x_b$  、  $x_c$  、  $x_d$  を C P U が読むことが出来る。また、 p o r i e n d 7 1 8 も A D D R E S S D A T A B U S 7 2 3 を使用して C P U 4 0 3 が読むことが出来るので、この p o r i e n d 7 1 8 が出力されるのを検知したら、 C P U 4 0 3 は B D 周期の平均値  $x_a$  、  $x_b$  、  $x_c$  、  $x_d$  を読む。

40

【 0 0 5 7 】

次に、 C P U 4 0 3 は、 A D D R E S S D A T A B U S 7 2 3 から、 A S I C 4 0 2 の 8 B i t r e g i s t o r 7 1 8 、 7 1 9 、 7 2 0 、 7 2 1 にそれぞれのポリゴン面に対応した補正值  $x_{a s}$  、  $x_{b s}$  、  $x_{c s}$  、  $x_{d s}$  を入力する。 s e l a 7 0 3 、 s e l b 7 0 4 、 s e l c 7 0 5 、 s e l d 7 0 6 によって、いずれかの補正值が選択され、その補正值  $x_{a s}'$  、  $x_{b s}'$  、  $x_{c s}'$  、  $x_{d s}'$  から 8 B i t カウンタ 7 2 2 によって擬似 / B D 4 0 4 がビデオコントローラ 2 0 3 に出力される。本実施例では、ポリゴン 1 0 3 の各面の B D 周期の 3 2 回分の平均から補正值を計算したが、この回数は、この限りではない。例えば、各面の B D 周期を 6 4 回毎加算した場合は、6 B i t 下位にシフトし上位

50

5 Bit を削除すればよい。

【0058】

以上がASIC内部の回路ブロック図の説明である。

【0059】

この一連のCPU403の動作を図6のフローチャートを用いて説明する。

【0060】

スキャナモータの回転駆動の指示をASIC402に対して行う(S601)。

【0061】

次に、CPU403がASIC402に対し、BD周期測定の開始指示を行う(S602)。すると、ASIC402がポリゴンの各面のBD周期を測定し(S603)、ポリゴンの各面のBD周期の平均値が計算される。前記の各々のBD周期が測定されると、ASIC402はCPU403に対してBD周期測定終了ビット`poriend`を出力する。  
10

【0062】

BD周期測定終了ビット`poriend`が`true`になったら(S604)、CPU403は、ASIC402が測定したポリゴンの各面のBD周期の平均値`x a`, `x b`, `x c`, `x d`を読み込む(S605)。これは、n回目の読み込みである。

【0063】

次に、読み込み回数が3回以上であれば、S608の補正值計算を行い、2回以下であれば、BD周期を再度測定する為に、S602に戻る。  
20

【0064】

読み込み回数が3回以上であれば、前記のポリゴンの各面のBD周期から、CPU403が補正值を計算する(S608)。

【0065】

次に、CPU403は、(n)回目に測定したBD周期から計算した前記の補正值`x a s(n)`, `x b s(n)`, `x c s(n)`, `x d s(n)`と、(n-1)回目に測定したポリゴンの各面のBD周期から計算した前回の(n-1)回目に測定したポリゴンの各面のBD周期から計算した補正值`x a s(n-1)`, `x b s(n-1)`, `x c s(n-1)`, `x d s(n-1)`と、前々回の(n-2)回目に測定したポリゴンの各面のBD周期から計算した補正值`x a s(n-2)`, `x b s(n-2)`, `x c s(n-2)`, `x d s(n-2)`を下記に示すように比較し(S609)、全てが以下であれば、補正值`x a s(n)`, `x b s(n)`, `x c s(n)`, `x d s(n)`をASICの補正レジスタにセットする(S610)。1つでも以下でなければ、S602に戻りBD周期測定の開始指示を行う。nは任意の値である。  
30

【0066】

```
| x a s (n) - x a s (n - 1) |
| x b s (n) - x b s (n - 1) |
| x c s (n) - x c s (n - 1) |
| x d s (n) - x d s (n - 1) |
| x a s (n - 1) - x a s (n - 2) |
| x b s (n - 1) - x b s (n - 2) |
| x c s (n - 1) - x c s (n - 2) |
| x d s (n - 1) - x d s (n - 2) |
| x a s (n - 2) - x a s (n) |
| x b s (n - 2) - x b s (n) |
| x c s (n - 2) - x c s (n) |
| x d s (n - 2) - x d s (n) |  
40
```

【0067】

すると、ASIC402から擬似/BD信号404が出力される。

【0068】

以上が C P U の一連の動作である。

【0069】

以上、説明したように、1 ポリゴン 2 ステーションの走査光学系において、ポリゴンの面ごとの B D 周期を測定し、その B D 周期から B D センサがない側の B D 信号（擬似 B D 信号）を生成することによって、ポリゴンの面分割誤差をなくすことが出来る。

【実施例 2】

【0070】

実施例 2 である“擬似 B D 生成方法”について説明する。

【0071】

図 8 に実施例 2 のスキーマユニットを示す。実施例 1 と異なる点は、L D 2 ( 7 0 2 ) 10 が L D 1 ( 1 0 1 ) とポリゴン 1 0 3 に対して反対側にあることである。レーザダイオード L D 1 からのレーザビームは図の右側から、レーザダイオード L D 2 からのレーザビームは図の左側から同時にポリゴンミラー 1 0 3 に照射される。それ以外は、実施例 1 の構成と同様である。この構成において、4 面毎の補正值の計算方法と擬似 B D 生成方法を図 9 のタイミングチャートと図 11 のポリゴンとレーザと B D センサの関係図を用いて説明する。ここでも 4 面ポリゴンの実施例を示す。ポリゴンの面数は問わない。

【0072】

A S I C 4 0 2 が測定したポリゴン 1 0 3 の面毎の / B D 信号 4 0 1 の A 面と B 面の合わせた周期は  $x a \_ b$  、 B 面と C 面の合わせた周期は  $x b \_ c$  、 C 面と D 面の合わせた周期は  $x c \_ d$  、 D 面と A 面の合わせた周期は  $x d \_ a$  となる。その面ごとの B D 周期から 20 、この 4 つの周期の中で一番小さい周期を減算し、その値を補正值とする。

【0073】

一番短いの B D 周期を  $x a \_ b$  とすると、

/ B D 信号側の A 面に対応する擬似 / B D 信号の C 面の補正值は、

( / B D 信号の A 面と B 面を合わせた周期 ) - ( 一番短い B D 周期 )

$$= x a \_ b - x a \_ b$$

補正值は、 0

/ B D 信号側の B 面に対応する擬似 / B D 信号の D 面の補正值は、

( / B D 信号の B 面と C 面を合わせた周期 ) - ( 一番短い B D 周期 )

$$= x b \_ c - x a \_ b$$

補正值は、  $x b \_ c - x a \_ b$

/ B D 信号側の C 面に対応する擬似 / B D 信号の A 面の補正值は、

( / B D 信号の C 面と D 面を合わせた周期 ) - ( 一番短い B D 周期 )

$$= x c \_ d - x a \_ b$$

補正值は、  $x c \_ d - x a \_ b$

/ B D 信号側の D 面に対応する擬似 / B D 信号の B 面の補正值は、

( / B D 信号の D 面と A 面を合わせたの周期 ) - ( 一番短い B D 周期 )

$$= x d \_ a - x a \_ b$$

補正值は、  $x d \_ a - x a \_ b$

【0074】

A 面の / B D 信号 ( C 面の擬似 / B D 信号 ) の擬似 / B D 信号は、補正值が 0 なので、 / B D 信号そのものを擬似 / B D として出力する。

【0075】

B 面の / B D 信号 ( D 面の擬似 / B D 信号 ) の擬似 / B D 信号は、補正值が  $x b \_ c - x a \_ b$  なので、 / B D 信号から (  $x b \_ c - x a \_ b$  ) クロック遅らせた擬似 / B D 信号を生成し、出力する。

【0076】

C 面の / B D 信号 ( A 面の擬似 / B D 信号 ) の擬似 / B D 信号は、補正值が  $x c \_ d - x a \_ b$  なので、 / B D 信号から (  $x c \_ d - x a \_ b$  ) クロック遅らせた擬似 / B D 信号を生成し、出力する。

10

20

30

40

50

## 【0077】

D面の／BD信号（B面の擬似／BD信号）の擬似／BD信号は、補正值が $x_d_a - x_a_b$ なので、／BD信号から $(x_d_a - x_a_b)$ クロック遅らせた擬似／BD信号を生成し、出力する。

## 【0078】

／BD信号401の場合は、図9のような擬似／BD信号904になる。

## 【0079】

以上、説明したように、1ポリゴン2ステーションの走査光学系において、レーザの位置がBDセンサのある側のレーザとポリゴンに対して反対側に設ける構成で、ポリゴンの面ごとのBD周期を測定し、そのBD周期からBDセンサがない側のBD信号（擬似BD信号）を生成することによって、ポリゴンの面分割誤差をなくすことが出来る。また、BDセンサのある側のステーションとBDセンサのない側のステーションは、レーザを反射させるポリゴン面の使用場所は同じであるので、ポリゴンの面精度を必要としないことから、ポリゴンのコストダウンがはかれる。

10

## 【実施例3】

## 【0080】

実施例3である“擬似BD生成方法”について説明する。

## 【0081】

図18は、本実施例に関わる画像形成装置であるカラーレーザプリンタ（以下レーザプリンタと記す）の構成を示す断面図である。また、図17は、図18におけるスキャナユニット905の詳細を示した図である。実施例1と異なる主な点は、スキャナユニットは1つであり、1つのポリゴン809を使用して4色の画像の形成を行うことである。

20

## 【0082】

画像形成部は、像担持体としての感光ドラム301～304を有するトナーカートリッジ207から210と、画像露光用光源としてのレーザビームを発生させるレーザダイオード（請求項のレーザビーム発生素子に対応）を有するスキャナユニット905とからなる。このうち、トナーカートリッジを4色それぞれ1つづつ有する。

## 【0083】

また、スキャナユニット905に関しては、イエロー、マゼンダ、シアン、ブラックで共通の1つスキャナユニット905であるのが特徴である。

30

## 【0084】

次に、このスキャナユニット905に関しては第1の実施例と異なる点を詳しく説明する。

## 【0085】

図17において、801、802、803、804はレーザダイオードであり、エンジンコントローラ204で生成されたビデオ信号によって、感光ドラム805、806、807、808上を走査していく。便宜上、801を第1のレーザダイオード（LD1）、802を第2のレーザダイオード（LD2）、803を第3のレーザダイオード（LD3）、804を第4のレーザダイオード（LD4）と称する。809はポリゴンミラー（請求項の回転多面鏡に相当）であり、図示しないモータで図中の矢印Aの方向に一定速度で回転し、レーザダイオードLD1、LD2、LD3およびLD4からのビームを反射しながら走査する。前記のモータはエンジンコントローラ204から速度制御信号の加速信号と減速信号で一定速度になるように制御され回転する。

40

## 【0086】

BDセンサ106はレーザダイオードLD1の走査路上にのみあり、他方のレーザダイオードLD2、LD3、LD4の走査路上には存在しない。

## 【0087】

レーザダイオードLD1から発せられたレーザビームはポリゴンミラー809により反射されながら走査され、折り返しミラー810でさらに反射され、感光ドラム805上を右から左方向に走査する。一方、レーザダイオードLD2についても、レーザダイオード

50

L D 1 と同様に感光ドラム 8 0 6 上に静電潜像を形成する。また、L D 3 についても、レーザダイオード L D 1 と同様に感光ドラム 8 0 7 上に静電潜像を形成する。また、L D 4 についても、レーザダイオード L D 1 と同様に感光ドラム 8 0 8 上に静電潜像を形成する。

【 0 0 8 8 】

なお、B D の検知について、レーザダイオード L D 2 用の B D 信号、レーザダイオード L D 3 用の B D 信号および L D 4 用の B D 信号は、エンジンコントローラ 2 0 4 が生成する。生成方法の詳細については後で説明する。

【 0 0 8 9 】

このようにして、B D センサ 1 0 6 を有しているレーザダイオード L D 1 によるブラック ( B K ) の色画像が感光ドラム 8 0 5 上に、また、B D センサ 1 0 6 を有していないレーザダイオード L D 2 によるシアン ( C ) の色画像が感光ドラム 8 0 6 上に、レーザダイオード L D 3 によるマゼンタ ( M ) の色画像が感光ドラム 8 0 7 上に、レーザダイオード L D 4 によるイエロー ( Y ) の色画像が感光ドラム 8 0 8 上に形成される。ブラック ( B K ) 側は B D センサを有していない、シアン ( C ) 側、マゼンタ ( M ) 側およびイエロー ( Y ) 側は B D センサを有していない。また、ブラック ( B K ) 側は B D センサを有していない、シアン ( C ) 側、マゼンタ ( M ) 側もしくはイエロー ( Y ) 側に B D センサを有していても良い。

【 0 0 9 0 】

以上が、画像形成の一連のプロセスである。

20

【 0 0 9 1 】

擬似 B D 生成方法の構成については、第 1 、 2 の実施例と同様である。

【 0 0 9 2 】

また、A S I C 4 0 2 の内部の回路ブロック図を図 2 1 に示す。第 1 の実施例と異なる点は、シアン ( C ) 用擬似 B D が 1 9 0 1 、マゼンタ ( M ) 用擬似 B D が 1 9 0 2 、イエロー ( Y ) 用擬似 B D が 1 9 0 3 の 3 つの擬似 B D がある点である。

【 0 0 9 3 】

次に、4面毎の補正值の計算方法と擬似 B D 生成方法を図 2 0 のタイミングチャートと図 1 9 のポリゴンとレーザと B D センサの関係図を用いて説明する。

【 0 0 9 4 】

30

A S I C 4 0 2 が測定したポリゴン 8 0 9 の面毎の / B D 信号 4 0 1 の A 面の周期は  $\times a$  、 B 面の周期は  $\times b$  、 C 面の周期は  $\times c$  、 D 面の周期は  $\times d$  となる。その面ごとの B D 周期から、この 4 つの周期の中で一番小さい周期を減算し、その値を補正值とする。

【 0 0 9 5 】

なぜなら、ブラック ( B K ) 用 / B D 信号側が A 面を使用している時は、イエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号側は B 面、マゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号側は C 面、シアン ( C ) 用擬似 / B D 信号側は D 面を使用し、

ブラック ( B K ) 用 / B D 信号側が B 面を使用している時は、イエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号側は C 面、マゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号側は D 面、シアン ( C ) 用擬似 / B D 信号側は A 面を使用し、

40

ブラック ( B K ) 用 / B D 信号側が C 面を使用している時は、イエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号側は D 面、マゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号側は A 面、シアン ( C ) 用擬似 / B D 信号側は B 面を使用し、

ブラック ( B K ) 用 / B D 信号側が D 面を使用している時は、イエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号側は A 面、マゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号側は B 面、シアン ( C ) 用擬似 / B D 信号側は C 面を使用し、

この / B D 信号側と擬似 / B D 信号側の対応から、補正值が決定されるからである。

【 0 0 9 6 】

また、補正值はポリゴンに依存し経時変化はほとんど無いので、 / B D 信号からの書き出しが一定である。また、周期の最小値の B D 周期のポリゴンの面を補正值 0 と決めるこ

50

とで、基準面が決定される。

【0097】

イエロー(Y)用の擬似BD信号1903の補正值の計算方法を以下に示す。

【0098】

一番短いBD周期を  $x_b$  とすると、

/BD信号401側のA面に対応するイエロー(Y)用擬似/BD信号1903のB面の補正值は、

$$(\text{BD信号のA面の周期}) - (\text{一番短いBD周期})$$

$$= x_a - x_b$$

補正值は、  $x_a - x_b$

10

/BD信号401側のB面に対応するイエロー(Y)用擬似/BD信号1903のC面の補正值は、

$$(\text{BD信号のB面の周期}) - (\text{一番短いBD周期})$$

$$= x_b - x_b$$

補正值は、 0

/BD信号401側のC面に対応するイエロー(Y)用擬似/BD信号1903のD面の補正值は、

$$(\text{BD信号のC面の周期}) - (\text{一番短いBD周期})$$

$$= x_c - x_b$$

補正值は、  $x_c - x_b$

20

/BD信号401側のD面に対応するイエロー(Y)用擬似/BD信号1903のA面の補正值は、

$$(\text{BD信号のD面の周期}) - (\text{一番短いBD周期})$$

$$= x_d - x_a$$

補正值は、  $x_d - x_a$

【0099】

よって、イエロー(Y)用の擬似/BD信号1903は、次のとおりである。

【0100】

A面の/BD信号401のイエロー(Y)用擬似/BD信号は、補正值が  $x_a - x_b$  なので、/BD信号401から ( $x_a - x_b$ ) クロック遅らせたイエロー(Y)用擬似/BD信号1903を生成し、出力する。

30

【0101】

B面の/BD信号401のイエロー(Y)用擬似/BD信号1903は、補正值が 0 なので、/BD信号401そのものをイエロー(Y)用擬似/BD信号1903を生成し、出力する。

【0102】

C面の/BD信号401のイエロー(Y)用擬似/BD信号1903は、補正值が  $x_c - x_b$  なので、/BD信号401から ( $x_c - x_b$ ) クロック遅らせたイエロー(Y)用擬似/BD信号1903を生成し、出力する。

【0103】

40

D面の/BD信号401のイエロー(Y)用擬似/BD信号1903は、補正值が  $x_d - x_a$  なので、/BD信号401から ( $x_d - x_a$ ) クロック遅らせたイエロー(Y)用擬似/BD信号1903を生成し、出力する。

【0104】

図20に示すとおり、/BD信号401の場合は、イエロー(Y)用擬似/BD信号1903になる。

【0105】

マゼンタ(M)用の擬似/BD信号1902の補正值の計算方法を以下に示す。

【0106】

イエロー(Y)用擬似/BD信号1903のB面とマゼンタ(M)用擬似/BD190

50

2 の C 面との時間差は、

0 であり、

/ B D 信号 4 0 1 の A 面とイエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 3 の B 面との補正值は

、

$x a - x b$  であるので、

/ B D 信号 4 0 1 側の A 面に対応するマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 の C 面の補正值は、

$0 + x a - x b$

$= x a - x b$

イエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 3 の C 面とマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 1 9 0 10

2 の D 面との時間差は、

$x c - x b$  であり、

/ B D 信号 4 0 1 の B 面とイエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 3 の C 面との補正值は

、

0 であるので、

/ B D 信号 4 0 1 側の B 面に対応するマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 の D 面の補正值は、

$x c - x b + 0$

$= x c - x b$

イエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 3 の D 面とマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 1 9 0 20

2 の A 面の時間差は、

$x d - x b$  であり、

/ B D 信号 4 0 1 の C 面とイエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 3 の D 面との補正值は

、

$x c - x b$  であるので、

/ B D 信号 4 0 1 側の C 面に対応するマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 の A 面の補正值は、

$x c - x b + x d - x b$

$= x c + x d - 2 x b$

イエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 3 の A 面とマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 1 9 0 30

2 の B 面の時間差は、

$x a - x b$  であり、

/ B D 信号 4 0 1 の D 面とイエロー ( Y ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 3 の A 面との補正值は

、

$x d - x b$  であるので、

/ B D 信号 4 0 1 側の D 面に対応するマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 の B 面の補正值は、

$x a - x b + x d - x b$

$= x a + x d - 2 x b$

【 0 1 0 7 】

40

よって、マゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 は、次のとおりである。

【 0 1 0 8 】

A 面の / B D 信号 4 0 1 のマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 は、補正值が  $x a - x b$  なので、/ B D 信号 4 0 1 から ( $x a - x b$ ) クロック遅らせたマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 を生成し、出力する。

【 0 1 0 9 】

B 面の / B D 信号 4 0 1 のマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 信号 1 9 0 2 は、補正值が  $x c - x b$  なので、/ B D 信号 4 0 1 から ( $x c - x b$ ) クロック遅らせたマゼンタ ( M ) 用擬似 / B D 1 9 0 2 を生成し、出力する。

【 0 1 1 0 】

50

C面の／BD信号401のマゼンタ(M)用擬似／BD信号1902は、補正值が $x_c + x_d - 2 \times b$ なので、／BD信号401から $(x_c + x_d - 2 \times b)$ クロック遅らせたマゼンタ(M)用擬似／BD信号1902を生成し、出力する。

【0111】

D面の／BD信号401のマゼンタ(M)用擬似／BD信号1902は、補正值が $x_a + x_d - 2 \times b$ なので、／BD信号401から $(x_a + x_d - 2 \times b)$ クロック遅らせたマゼンタ(M)用擬似／BD信号1902を生成し、出力する。

【0112】

図20に示すとおり、／BD信号401の場合は、マゼンタ(M)用擬似／BD信号1902になる。

10

【0113】

シアン(C)用の擬似／BD信号1901の補正值の計算方法を以下に示す。

【0114】

マゼンタ(M)用擬似／BD1902のC面とシアン(C)用擬似／BD信号1901のD面との時間差は、

$x_c - x_b$ であり、

／BD信号401のA面とマゼンタ(M)用擬似／BD1902のC面との補正值は、 $x_a - x_b$ であるので、

／BD信号401側のA面に対応するシアン(C)用擬似／BD信号1901のD面の補正值は、

20

$$x_c - x_b + x_a - x_b$$

$$= x_a + x_c - 2 \times b$$

マゼンタ(M)用擬似／BD1902のD面とシアン(C)用擬似／BD信号1901のA面との時間差は、

$x_d - x_b$ であり、

／BD信号401のB面とマゼンタ(M)用擬似／BD1902のD面との補正值は、 $x_c - x_b$ であるので、

／BD信号401側のB面に対応するシアン(C)用擬似／BD信号1901のA面の補正值は、

$$x_d - x_b + x_c - x_b$$

30

$$= x_c + x_d - 2 \times b$$

マゼンタ(M)用擬似／BD1902のA面とシアン(C)用擬似／BD信号1901のB面との時間差は、

$x_a - x_b$ であり、

／BD信号401のC面とマゼンタ(M)用擬似／BD1902のA面との補正值は、 $x_c + x_d - 2 \times b$ であるので、

／BD信号401側のC面に対応するシアン(C)用擬似／BD信号1901のB面の補正值は、

$$x_a - x_b + x_c + x_d - 2 \times b$$

$$= x_a + x_c + x_d - 3 \times b$$

40

マゼンタ(M)用擬似／BD1902のB面とシアン(C)用擬似／BD信号1901のC面との時間差は、

0であり、

／BD信号401のD面とマゼンタ(M)用擬似／BD1902のB面との補正值は、 $x_a + x_d - 2 \times b$ であるので、

／BD信号401側のD面に対応するシアン(C)用擬似／BD信号1901のC面の補正值は、

$$0 + x_a + x_d - 2 \times b$$

$$= x_a + x_d - 2 \times b$$

【0115】

50

よって、シアン(C)用の擬似BD信号1901は、次のとおりである。  
A面の/BD信号401のシアン(C)用擬似BD信号1901は、補正值が $x_a + x_c - 2 \times b$ なので、/BD信号401から( $x_a + x_c - 2 \times b$ )クロック遅らせたシアン(C)用擬似BD信号1901を生成し、出力する。

## 【0116】

B面の/BD信号401のシアン(C)用擬似BD信号1901は、補正值が $x_c + x_d - 2 \times b$ なので、/BD信号401から( $x_c + x_d - 2 \times b$ )クロック遅らせたシアン(C)用擬似BD信号1901を生成し、出力する。

## 【0117】

C面の/BD信号401のシアン(C)用擬似BD信号1901は、補正值が $x_a + x_c + x_d - 3 \times b$ なので、/BD信号401から( $x_a + x_c + x_d - 3 \times b$ )クロック遅らせたシアン(C)用擬似BD信号1901を生成し、出力する。

## 【0118】

D面の/BD信号401のシアン(C)用擬似BD信号1901は、補正值が $x_a + x_d - 2 \times b$ なので、/BD信号401から( $x_a + x_d - 2 \times b$ )クロック遅らせたシアン(C)用擬似BD信号1901を生成し、出力する。

## 【0119】

図20に示すとおり、/BD信号401の場合は、シアン(C)用擬似BD信号1901になる。

## 【0120】

以上、説明したように、1ポリゴン4ステーションの走査光学系においても、1ポリゴン2ステーションの走査光学系と同様に、ポリゴンの面ごとのBD周期を測定し、そのBD周期からBDセンサがない側のBD信号(擬似BD信号)を生成することによって、ポリゴンの面分割誤差をなくすことが出来る。

## 【図面の簡単な説明】

## 【0121】

【図1】実施例1で用いるスキャナユニットの斜視図

【図2】実施例1の構成を示すブロック図

【図3】実施例1の構造を示す断面図

【図4】ASIC内部回路のポリゴン面位置を決定するタイミングチャート

30

【図5】実施例1の動作を説明するためのタイミングチャート

【図6】実施例1のCPUの動作フローチャート

【図7】実施例1、実施例2のASICの回路ブロック図

【図8】実施例1で用いるスキャナユニットの斜視図

【図9】実施例1の動作を説明するためのタイミングチャート

【図10】実施例1のポリゴンとレーザとBDセンサの関係図

【図11】実施例2のポリゴンとレーザとBDセンサの関係図

【図12】従来例を説明するポリゴンミラーの図

【図13】従来例を説明するBD周期のプロット図

【図14】従来例を説明するBD周期のタイミングチャート

40

【図15】従来例を説明するスキャナユニットの図

【図16】従来例を説明するタイミングチャート

【図17】実施例3で用いるスキャナユニットの斜視図

【図18】実施例3の構造を示す断面図

【図19】実施例3のポリゴンとレーザとBDセンサの関係図

【図20】実施例3の動作を説明するためのタイミングチャート

【図21】実施例3のASICの回路ブロック図

## 【符号の説明】

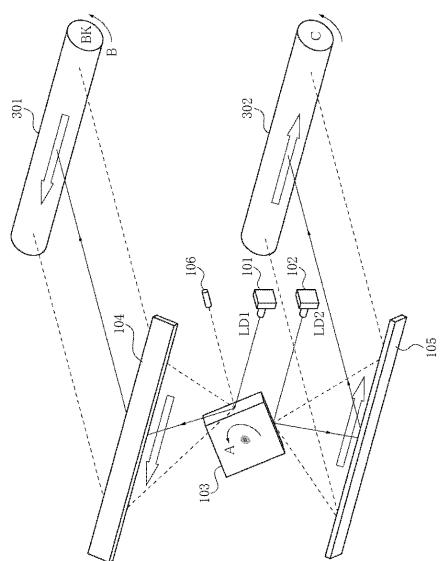
## 【0122】

101 レーザダイオード

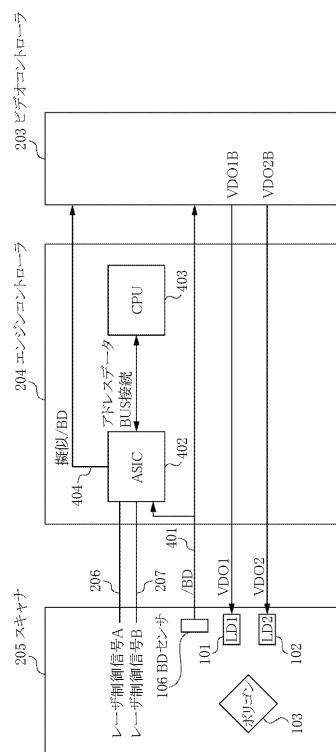
50

- 1 0 2 レーザダイオード  
 1 0 3 ポリゴンミラー  
 1 0 6 B D センサ  
 2 0 3 ビデオコントローラ  
 2 0 4 エンジンコントローラ  
 2 1 1 中間転写ベルト  
 2 1 2 レジスト検出センサ  
 3 0 1 感光ドラム  
 3 0 2 感光ドラム

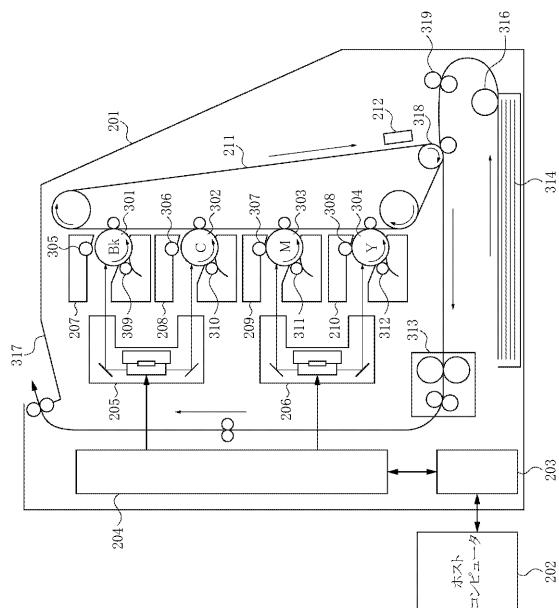
【図1】



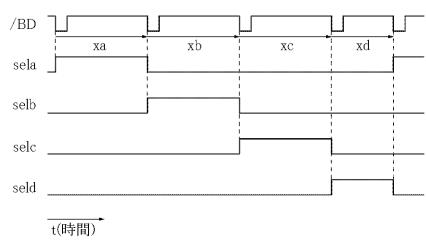
【図2】



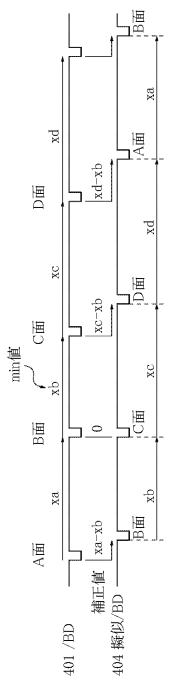
【図3】



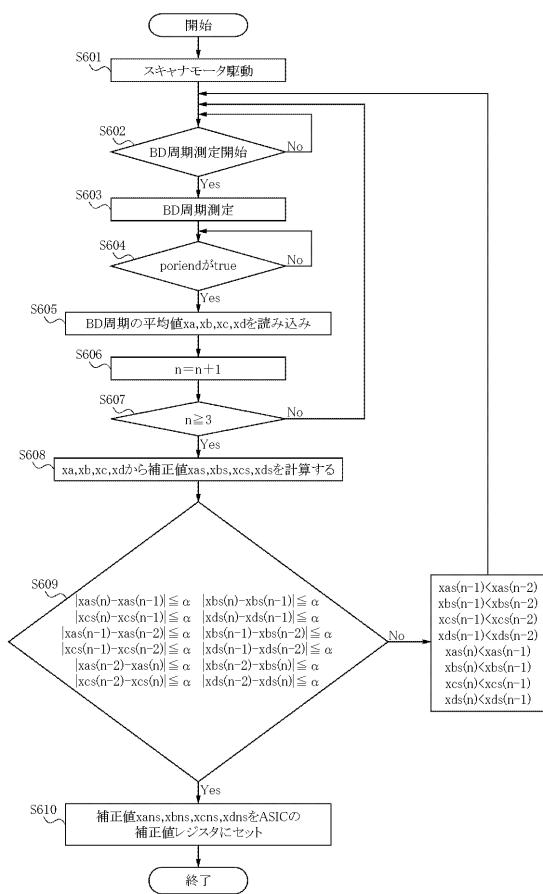
【図4】



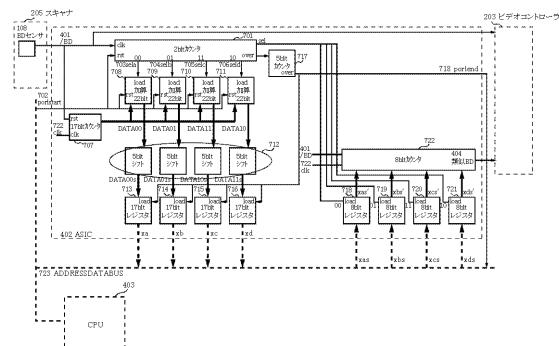
【図5】



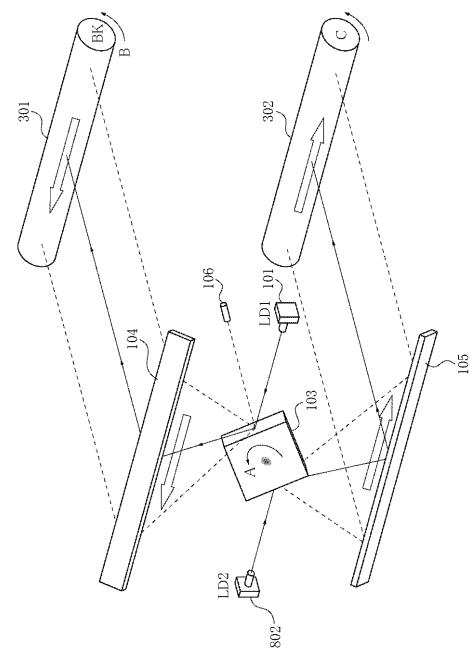
【図6】



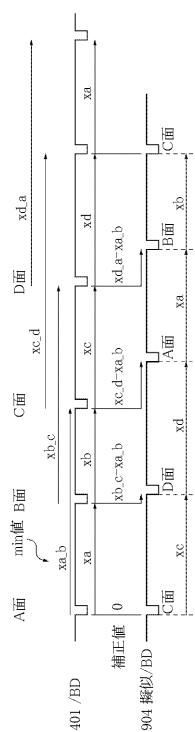
【図7】



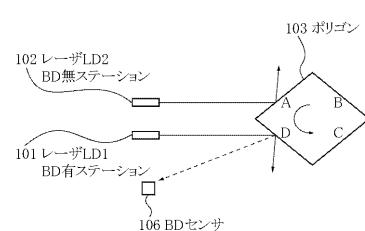
【 四 8 】



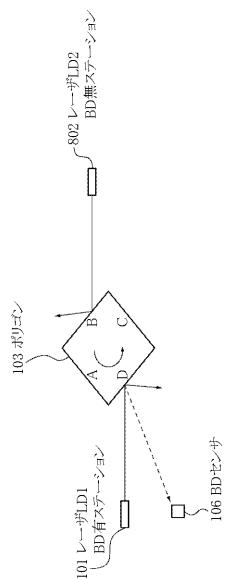
【 図 9 】



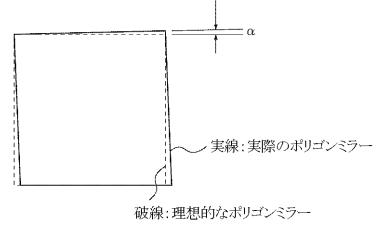
【図10】



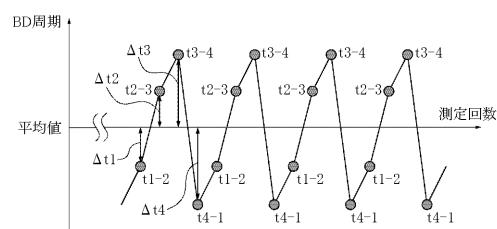
【図 1 1】



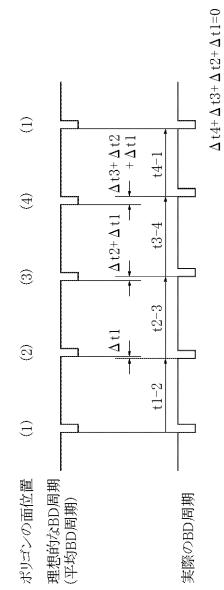
【図 1 2】



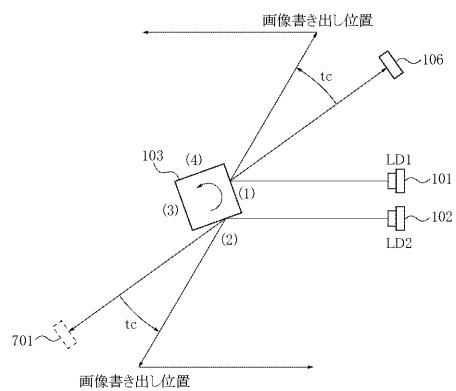
【図 1 3】



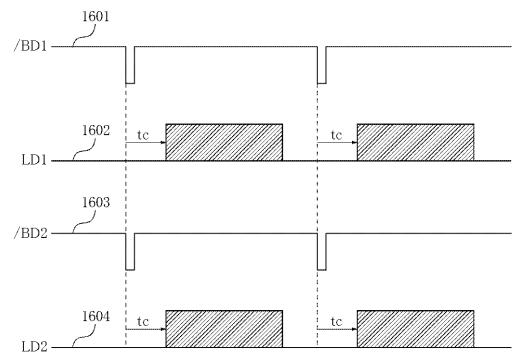
【図 1 4】



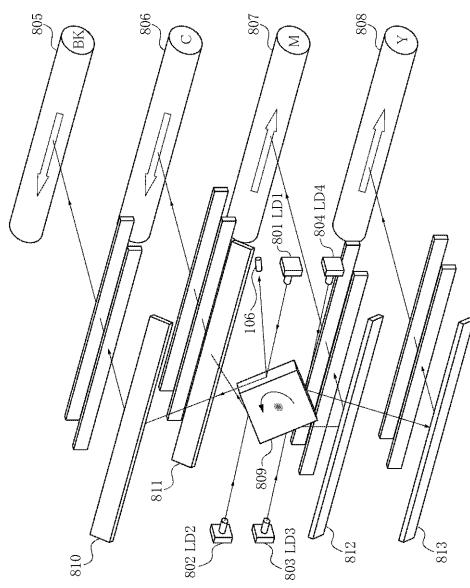
【図15】



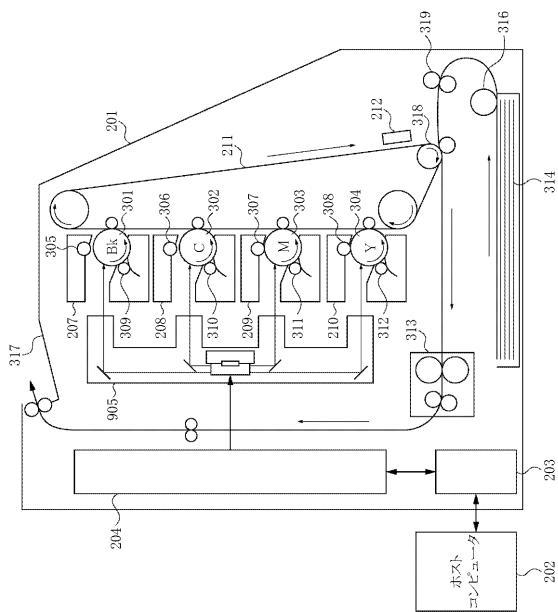
【図16】



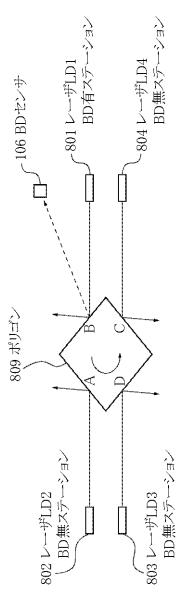
【図17】



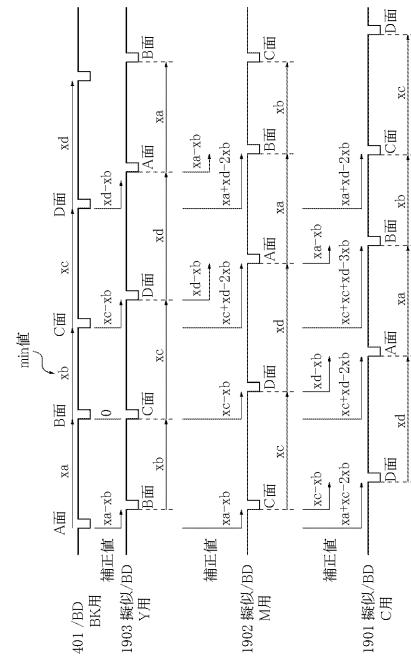
【図18】



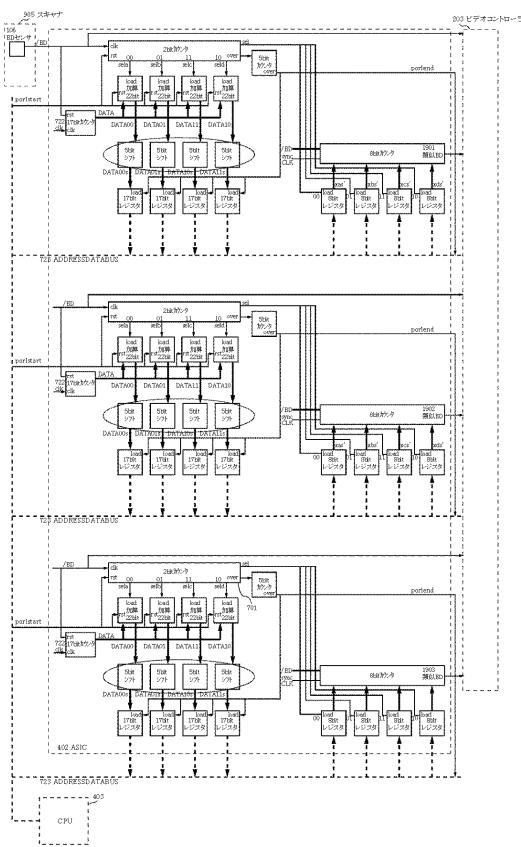
【図19】



【図20】



【図21】



## フロントページの続き

(51)Int.Cl.			F I			
<b>B 4 1 J</b>	<b>2/44</b>	<b>(2006.01)</b>	<b>G 0 3 G</b>	<b>15/01</b>	<b>1 1 2 A</b>	
<b>H 0 4 N</b>	<b>1/113</b>	<b>(2006.01)</b>	<b>B 4 1 J</b>	<b>3/00</b>		<b>M</b>
<b>H 0 4 N</b>	<b>1/036</b>	<b>(2006.01)</b>	<b>H 0 4 N</b>	<b>1/04</b>	<b>1 0 4 A</b>	
			<b>H 0 4 N</b>	<b>1/036</b>		<b>Z</b>

(72)発明者 田中 嘉彦  
東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノン株式会社内

審査官 西村 仁志

(56)参考文献 特開平10-048548 (JP, A)  
特開平04-313776 (JP, A)  
特開平11-348346 (JP, A)  
特開平11-291544 (JP, A)  
特開平11-188915 (JP, A)  
特開平10-200707 (JP, A)  
特開2001-121739 (JP, A)  
特開2001-221965 (JP, A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

<b>G 0 2 B</b>	<b>2 6 / 1 0</b>
<b>B 4 1 J</b>	<b>2 / 4 4</b>
<b>G 0 2 B</b>	<b>2 6 / 1 2</b>
<b>G 0 3 G</b>	<b>1 5 / 0 1</b>
<b>G 0 3 G</b>	<b>1 5 / 0 4</b>
<b>G 0 3 G</b>	<b>1 5 / 0 4 3</b>
<b>H 0 4 N</b>	<b>1 / 0 3 6</b>
<b>H 0 4 N</b>	<b>1 / 1 1 3</b>