

【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23年8月11日 (2011.8.11)

【公開番号】特開2010-8591(P2010-8591A)

【公開日】平成22年1月14日 (2010.1.14)

【年通号数】公開・登録公報2010-002

【出願番号】特願2008-166202(P2008-166202)

【国際特許分類】

G 0 3 G 21/00 (2006.01)

G 0 3 G 21/14 (2006.01)

【F I】

G 0 3 G 21/00 3 5 0

G 0 3 G 21/00 3 7 2

【手続補正書】

【提出日】平成23年6月27日 (2011.6.27)

【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】

モータにより動力伝達部材を介して駆動される被駆動体の角速度を検知して第 1 角速度信号として出力する第 1 角速度検知手段と、

前記モータの角速度を検知して第 2 角速度信号として出力する第 2 角速度検知手段と、

前記第 2 角速度信号の周波数を前記第 1 角速度信号の周波数相当に換算する周波数換算手段と、

前記第 1 角速度検知手段から出力された第 1 角速度信号または前記周波数換算手段により換算された前記第 2 角速度信号に基づいて前記被駆動体の回転制御を行う制御手段と、

前記第 1 角速度検知手段から出力された第 1 角速度信号と、前記周波数換算手段により換算された前記第 2 角速度信号とを前記制御手段に選択的に切り替えて入力する切り替え手段と、

前記第 1 角速度検知手段の異常を検知する異常検知手段とを備え、

前記切り替え手段は、前記異常検知手段が前記第 1 角速度検知手段の異常を検知した場合、前記制御手段に入力する角速度信号を前記第 1 角速度信号から前記周波数換算手段により換算された前記第 2 角速度信号に切り替える

ことを特徴とする画像形成装置。

【請求項 2】

前記周波数換算手段は、前記第 1 角速度信号の周波数と、前記第 2 角速度信号の周波数と、前記第 1 角速度検知手段の 1 周あたりのパルス数と、前記第 2 角速度検知手段の 1 周あたりのパルス数と、前記動力伝達部材の減速比とを用いて前記換算を行うことを特徴とする請求項 1 記載の画像形成装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 5】

上記目的を達成するために、請求項 1 記載の画像形成装置は、モータにより動力伝達部材を介して駆動される被駆動体の角速度を検知して第 1 角速度信号として出力する第 1 角速度検知手段と、前記モータの角速度を検知して第 2 角速度信号として出力する第 2 角速度検知手段と、前記第 2 角速度信号の周波数を前記第 1 角速度信号の周波数相当に換算する周波数換算手段と、前記第 1 角速度検知手段から出力された第 1 角速度信号または前記周波数換算手段により換算された前記第 2 角速度信号に基づいて前記被駆動体の回転制御を行う制御手段と、前記第 1 角速度検知手段から出力された第 1 角速度信号と、前記周波数換算手段により換算された前記第 2 角速度信号とを前記制御手段に選択的に切り替えて入力する切り替え手段と、前記第 1 角速度検知手段の異常を検知する異常検知手段とを備え、前記切り替え手段は、前記異常検知手段が前記第 1 角速度検知手段の異常を検知した場合、前記制御手段に入力する角速度信号を前記第 1 角速度信号から前記周波数換算手段により換算された前記第 2 角速度信号に切り替えることを特徴とする。