

【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2部門第7区分

【発行日】平成26年6月19日(2014.6.19)

【公表番号】特表2013-525229(P2013-525229A)

【公表日】平成25年6月20日(2013.6.20)

【年通号数】公開・登録公報2013-032

【出願番号】特願2013-506245(P2013-506245)

【国際特許分類】

B 6 5 H 7/12 (2006.01)

B 6 5 H 3/52 (2006.01)

B 6 5 H 29/54 (2006.01)

【F I】

B 6 5 H 7/12

B 6 5 H 3/52 3 1 0 B

B 6 5 H 29/54

【手続補正書】

【提出日】平成26年4月19日(2014.4.19)

【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】

文書処理装置であって、

給送装置であって、複数の文書からなる文書の束を受け取り、前記文書を分離して当該給送装置から離れた位置に前記文書を連続的に給送するように動作可能なものである、前記給送装置と、

略水平移送装置であって、当該水平移送装置の表面に落下した処理対象文書を受け取り、前記給送装置に向けて前記処理対象文書を搬送するように構成されているものである、前記水平移送装置と、

前記水平移送装置と前記給送装置との間に配置される予備単票化装置であって、上部ローラと下部ローラとを有し、当該上部および下部ローラにより狭持部を形成して前記水平移送装置から前記処理対象文書を受け取るものである、前記予備単票化装置と、

前記処理対象文書の特性を検出するセンサであって、当該特性は、前記処理対象文書内の文書数がゼロよりも大きい閾値を超えるかどうかを示すものである、前記検出するセンサと、

前記処理対象文書の特性を検出する前記センサに応答して、前記予備単票化装置の前記下部ローラの前進運動を選択的に制動する選択的に動作可能な制動装置と

を有する文書処理装置。

【請求項2】

請求項1記載の文書処理装置において、前記制動装置が作動して前記下部ローラを制動するとき、前記上部ローラは前記処理対象文書に対して継続して駆動するものであり、それにより前記制動装置が下部ローラを制動する間、前記上部ローラは前記給送装置に対して1若しくはそれ以上の文書を前進させるものである文書処理装置。

【請求項3】

請求項1または2記載の文書処理装置において、前記上部ローラは選択的に停止されるものである文書処理装置。

【請求項 4】

請求項3記載の文書処理装置において、前記上部ローラは、当該装置を通過する前記処理対象文書内の文書のうちの1つの進行に応じて選択的に停止されるものである文書処理装置。

【請求項 5】

請求項1～4のいずれか1つに記載の文書処理装置において、前記センサが前記処理対象文書内の文書数が第1の閾値より高い第2の閾値を超えたことを示す前記処理対象文書の特性を検出したことに応答して、前記処理対象文書が前記予備単票化装置内にある間、前記水平移送装置は選択的に停止されるものである文書処理装置。

【請求項 6】

請求項1～5のいずれか1つに記載の文書処理装置において、前記センサは厚さ検出センサであり、前記制動装置は、前記センサが所定の閾値を超える厚さを検出したことに応答して前記下部ローラの前進運動を選択的に制動するものである文書処理装置。

【請求項 7】

請求項1～6のいずれか1つに記載の文書処理装置において、前記センサは前記予備単票化装置に隣接して配置されるものである文書処理装置。

【請求項 8】

請求項1～7のいずれか1つに記載の文書処理装置において、前記センサは超音波検出装置を有し、当該超音波検出装置は、送信機から送信され、受信機により受信される超音波を用いて用紙間の移行枚数を決定することにより、文書の束内における文書数を評価するものである文書処理装置。

【請求項 9】

文書を処理する方法であって、
給送装置に向けて文書の束を搬送する工程と、
前記文書の束内の文書数が所定の閾値を超えるかどうかを示す前記文書の束内の文書特性を検出する工程と、

前記文書の束内の文書を分離し、前記給送装置から離れた位置に前記文書を連続的に給送する工程であって、前記給送装置に隣接する遅延装置は、前記給送装置が前記文書の束内の文書の1つを給送する間、前記給送装置とともに狭持部を形成して文書の束内の1若しくはそれ以上の文書の進行を阻止するように動作可能である第1の位置、および隙間を形成するために前記給送装置と離間して配置される第2の位置で動作可能である、前記給送する工程と、

前記特性を検出する工程に応答して、前記第1の位置と前記第2の位置との間で前記遅延パッドを選択的に駆動する工程と

を有する方法。

【請求項 10】

請求項9記載の方法において、前記遅延パッドを選択的に駆動する工程は変位自在なアームを選択的に駆動する工程を有するものである方法。

【請求項 11】

請求項9または10記載の方法において、前記遅延装置が前記第1の位置または前記第2の位置のいずれかにあるとき、前記遅延装置と前記給送装置との間に有する挟持ローラ間に前記文書を駆動する工程を有するものである方法。