

【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 1 部門第 2 区分

【発行日】平成20年12月11日 (2008.12.11)

【公開番号】特開2007-222613(P2007-222613A)

【公開日】平成19年9月6日 (2007.9.6)

【年通号数】公開・登録公報2007-034

【出願番号】特願2007-19770(P2007-19770)

【国際特許分類】

A 4 7 L 9/10 (2006.01)

A 4 7 L 9/28 (2006.01)

【F I】

A 4 7 L 9/10 B

A 4 7 L 9/28 A

【手続補正書】

【提出日】平成20年10月28日 (2008.10.28)

【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】

塵埃捕集部に捕集された塵埃を圧縮するために、駆動ユニットにより加圧部材が第 1 方向に移動するステップと、

加圧部材が第 1 方向の反対方向である第 2 方向に移動するステップと、が含まれる真空掃除機の制御方法。

【請求項 2】

前記加圧部材が第 1 方向に移動する中、前記駆動ユニットに作用する抵抗力が設定値以上に到達したか否かが判断されるステップがさらに含まれる請求項 1 に記載の真空掃除機の制御方法。

【請求項 3】

前記抵抗力が設定値以上に到達した場合、前記加圧部材は一定の時間停止する請求項 2 に記載の真空掃除機の制御方法。

【請求項 4】

前記抵抗力が設定値以上に到達した場合、前記加圧部材は第 2 方向に移動する請求項 2 に記載の真空掃除機の制御方法。

【請求項 5】

前記加圧部材が第 1 方向に移動するステップでは、前記加圧部材が塵埃捕集部に備えられる固定部材の一面に向けて移動する請求項 1 に記載の真空掃除機の制御方法。

【請求項 6】

前記加圧部材が第 2 方向に移動するステップでは、前記加圧部材が前記固定部材の他面に向けて移動する請求項 5 に記載の真空掃除機の制御方法。

【請求項 7】

前記加圧部材の移動範囲が設定範囲以下である否かが判断されるステップがさらに含まれる請求項 1 に記載の真空掃除機の制御方法。

【請求項 8】

前記加圧部材の移動範囲が設定範囲以下であると、除塵時期を外部に通知する通知ステップがさらに含まれる請求項 7 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 9】**

前記駆動ユニットには、両方向に回転可能なモータが含まれる請求項 1 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 10】**

前記加圧部材は前記塵埃捕集部内で回転する請求項 1 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 11】**

吸入モータの作動によって空気中の塵埃が塵埃捕集部に捕集されるステップと、  
前記吸入モータの作動が停止するステップと、  
前記塵埃捕集部に捕集された塵埃を圧縮するために加圧部材が第 1 方向に移動するステップと、が含まれる真空掃除機の制御方法。

**【請求項 12】**

前記加圧部材は駆動ユニットによって自動に移動する請求項 11 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 13】**

前記加圧部材が移動する中、前記駆動ユニットに与えられる力が設定値に到達すると、前記加圧部材は停止する請求項 12 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 14】**

前記加圧部材が移動する中、前記駆動ユニットに与えられる力が設定値に到達すると、前記加圧部材は前記第 1 方向の反対方向である第 2 方向に移動する請求項 12 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 15】**

前記加圧部材は前記第 2 方向に移動した後停止する請求項 14 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 16】**

前記加圧部材は、前記塵埃捕集部に備えられる固定部材の一側に向けて回転する請求項 11 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 17】**

前記加圧部材は、前記固定部材の一側に向けて回転した後、他側に向けて回転する請求項 16 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 18】**

前記吸入モータが作動する中には前記加圧部材が移動し、  
前記第 1 方向は、前記吸入モータが停止する前の前記加圧部材の進行方向と同じである請求項 11 に記載の真空掃除機の制御方法。

**【請求項 19】**

前記加圧部材が第 1 方向に移動した後、反対方向である第 2 方向に移動する請求項 18 に記載の真空掃除機の制御方法。