

【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4区分

【発行日】平成27年4月9日(2015.4.9)

【公表番号】特表2014-511145(P2014-511145A)

【公表日】平成26年5月12日(2014.5.12)

【年通号数】公開・登録公報2014-024

【出願番号】特願2013-555468(P2013-555468)

【国際特許分類】

B 4 1 J 15/16 (2006.01)

B 6 5 H 5/06 (2006.01)

【F I】

B 4 1 J 15/16

B 6 5 H 5/06 B

B 6 5 H 5/06 C

【手続補正書】

【提出日】平成27年2月19日(2015.2.19)

【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】

熱媒体を受像体に塗布するサーマルプリントヘッドと、

前記サーマルプリントヘッドと前記受像体の供給部との間に配置された、前記サーマルプリントヘッドへの前記受像体の送給を制御するキャブスタンローラと、

前記受像体供給部と前記キャブスタンローラとの間の前記受像体の最小張力を維持するモータ及びトルクリミッタと、を備えるサーマルプリンタ。

【請求項2】

前記キャブスタンローラが平目ローレット模様を備える、請求項1に記載のサーマルプリンタ。

【請求項3】

前記キャブスタンローラが高摩擦で跡が付かない表面を備える、請求項1に記載のサーマルプリンタ。

【請求項4】

請求項3に記載のサーマルプリンタであって、前記キャブスタンローラに隣接して前記キャブスタンローラとの間に受像体用のニップルを形成するピンチローラをさらに備え、前記ピンチローラは、その表面にショアA硬度計で約20～約60の範囲を有するエラストマー材料を備える、サーマルプリンタ。

【請求項5】

前記平目ローレット模様の深さが少なくとも約10ミクロンである、請求項2に記載のサーマルプリンタ。

【請求項6】

前記モータが、前記受像体を、その供給を制御可能な状態で回転させる、請求項1に記載のサーマルプリンタ。

【請求項7】

前記モータが、前記受像体供給部と前記キャブスタンローラとの間の一対のローラを制御する、請求項1に記載のサーマルプリンタ。

【請求項 8】

前記モータ及びトルクリミッタが、前記キャプスタンローラに隣接した受像体の領域において前記受像体を張った状態に維持する、請求項1に記載のサーマルプリンタ。

【請求項 9】

前記モータ及びトルクリミッタが、事前に選択された許容差内の印刷レジストレーションを維持する、請求項1に記載のサーマルプリンタ。

【請求項 10】

ニップルを形成し、プリントヘッドに向かって中を通って移動する受像体を有する、第1のローラ対と、

表面に前記受像体が巻き付けられた供給部を有し、前記受像体を前記第1のローラ対に供給する受像体供給ロールと、

前記受像体供給ロールと前記第1のローラ対との間の前記受像体の領域の最小張力を維持するモータ及びトルクリミッタと、を備える駆動システム。

【請求項 11】

請求項10に記載の駆動システムであって、前記モータ及びトルクリミッタが、前記受像体供給ロールと前記第1のローラ対との間の前記受像体の領域の前記最小張力を維持するために前記受像体供給ロールを制御可能に回転させる、駆動システム。

【請求項 12】

請求項10に記載の駆動システムであって、前記システムが、前記受像体供給ロールと前記第1のローラ対との間に第2のローラ対を備え、前記第2のローラ対は、前記受像体供給ロールから前記第1のローラ対に向かって前記第2のローラ対の間を移動する前記受像体を有し、前記受像体の前記第1のローラ対を通じた移動に応答して前記第2のローラ対と前記第1のローラ対との間の前記受像体の張力を制御する、駆動システム。