

【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 7 部門第 3 区分

【発行日】平成26年10月16日 (2014.10.16)

【公開番号】特開2013-65974(P2013-65974A)

【公開日】平成25年4月11日 (2013.4.11)

【年通号数】公開・登録公報2013-017

【出願番号】特願2011-202396(P2011-202396)

【国際特許分類】

H 0 4 N 1/00 (2006.01)

G 0 6 F 3/12 (2006.01)

B 4 1 J 29/38 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 1/00 1 0 7 Z

G 0 6 F 3/12 K

B 4 1 J 29/38 D

B 4 1 J 29/38 Z

【手続補正書】

【提出日】平成26年9月1日 (2014.9.1)

【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】

電源部から電力の供給を受けて動作する被動作部を対象として、電力を供給する電力供給状態又は前記電力の供給を遮断する電力遮断状態の何れかに遷移させると共に、前記被動作部を電力遮断状態とする場合に、当該電力遮断状態から電力供給状態へ遷移させるための復帰時間が相対的に異なる複数種類の電力遮断状態の中から選択して遷移させる遷移手段と、

前記被動作部を使用する使用者を含む移動体を検出する移動体検出手段と、

前記電力遮断状態において、前記移動体検出手段で前記移動体を検出した場合に、前記遷移手段を制御して、前記被動作部を電力供給状態に復帰するように制御する復帰制御手段と、

前記復帰制御手段による復帰開始から復帰完了までの立ち上がり時間が最も長い電力遮断状態に基づいて、前記移動体検出手段による再検出時期となる基準時間を設定する基準時間設定手段と、

前記復帰制御手段による復帰開始を起点として、前記基準時間設定手段で設定された基準時間が経過した後に、前記移動体検出手段による前記移動体の検出状況を確認して、前記被動作部の電力供給状態を維持するか、或いは前記遷移手段を制御して電力遮断状態に戻すかを判別する状態判別手段と、

前記基準時間を、前記移動体検出手段における前記移動体の検出位置情報に基づいて補正する補正手段と、

を有する電力供給制御装置。

【請求項 2】

前記被動作部が、複数の処理部の処理を一括して制御する主制御部であり、少なくとも電力遮断状態として、前記主制御部に電力が一切供給されておらず復帰の際に初期化処理が必要な第 1 の状態、前記主制御部の一部に電力が供給され前記初期化処理が不要な第 2

の状態が設定されており、前記第 1 の状態の方が前記第 2 の状態よりも前記復帰時間が長い請求項 1 記載の電力供給制御装置。

【請求項 3】

前記第 1 の状態及び第 2 の状態のそれぞれにおいて、複数種類の電力遮断状態が設定可能である請求項 2 記載の電力供給制御装置。

【請求項 4】

前記基準時間内において、前記移動体検出手段による検出を複数回実行し、複数回の検出情報を前記状態判別手段による判別材料とする請求項 1 ～請求項 3 の何れか 1 項記載の電力供給制御装置。

【請求項 5】

前記補正手段で補正した基準時間に基づく前記状態判別手段の判定結果の正誤を確認する正誤確認手段をさらに有し、

前記補正手段では、前記正誤確認手段での確認情報に基づいて、前記基準時間をさらに補正する請求項 1 ～請求項 4 の何れか 1 項記載の電力供給制御装置。

【請求項 6】

三次元空間として拡がる前記移動体検出手段の検出領域の中から、前記検出位置情報として利用する領域を特定するための検出距離、及び検出角度を含む基礎情報を入力する入力手段をさらに有する請求項 1 ～請求項 5 の何れか 1 項記載の電力供給制御装置。

【請求項 7】

前記基礎情報には、前記移動体検出手段の検出領域内を移動する移動体の標準的な移動速度が含まれる請求項 6 記載の電力供給制御装置。

【請求項 8】

前記入力手段が、前記基礎情報の各項目を複数の選択肢から選択する表示部を備え、当該表示部に表示された画面を見ながら前記選択肢を指定する対話形式の入力装置である請求項 6 又は請求項 7 の電力供給制御装置。

【請求項 9】

前記電力遮断状態が、前記主制御部の前記第 1 の状態、第 2 の状態に関わらず、少なくとも前記移動体検出手段の動作及び検出に必要な制御系に電力を供給するスリープモードを備えている請求項 2 記載の電力供給制御装置。

【請求項 10】

前記電力供給状態が、少なくとも、予め定めた処理を実行する処理部に対して定常時よりも下げて電力を供給しておくスタンバイモード、前記処理部に対して前記定常時の電力を供給するランニングモード、前記スタンバイモードよりも消費電力が低く前記スリープモードよりも消費電力が高い状態を維持するローパワーモードを備えている請求項 9 記載の電力供給制御装置。

【請求項 11】

前記請求項 1 ～請求項 10 の何れか 1 項記載の電力供給制御装置を備え、原稿画像から画像を読み取る画像読取部、画像情報に基づいて記録用紙に画像を形成する画像形成部、予め相互に定められた通信手順の下で画像を送信先へ送信するファクシミリ通信制御部、移動体の一部である使用者との情報の受付報知を行うユーザーインターフェイス部、前記使用者を識別するための使用者識別装置の少なくとも 1 つを含んでおり、前記使用者からの指示に基づいて、相互に連携しあって画像処理を実行すると共に、前記移動体検出手段が、前記ユーザーインターフェイス部又は使用者識別装置の設置位置を基準として設けられた画像処理装置。

【請求項 12】

コンピュータを、前記請求項 1 ～請求項 10 の何れか 1 項記載の電力供給制御装置として実行させる電力供給制御プログラム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0010】

請求項1に記載の発明は、電源部から電力の供給を受けて動作する被動作部を対象として、電力供給状態又は前記電力の供給遮断状態の何れかに遷移させると共に、前記被動作部を電力遮断状態とする場合に、当該電力遮断状態から電力供給状態へ遷移させるための復帰時間が相対的に異なる複数種類の電力遮断状態の中から選択して遷移させる遷移手段と、前記被動作部を使用する使用者を含む移動体を検出する移動体検出手段と、前記電力遮断状態において、前記移動体検出手段で前記移動体を検出した場合に、前記遷移手段を制御して、前記被動作部を電力供給状態に復帰するように制御する復帰制御手段と、前記復帰制御手段による復帰開始から復帰完了までの立ち上がり時間が最も長い電力遮断状態に基づいて、前記移動体検出手段による再検出時期となる基準時間を設定する基準時間設定手段と、前記復帰制御手段による復帰開始を起点として、前記基準時間設定手段で設定された基準時間が経過した後に、前記移動体検出手段による前記移動体の検出状況を確認して、前記被動作部の電力供給状態を維持するか、或いは前記遷移手段を制御して電力遮断状態に戻すかを判別する状態判別手段と、前記基準時間を、前記移動体検出手段における前記移動体の検出位置情報に基づいて補正する補正手段と、を有している。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0014

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0014】

請求項5に記載の発明は、前記請求項1～請求項4の何れか1項記載の発明において、前記補正手段で補正した基準時間に基づく前記状態判別手段の判定結果の正誤を確認する正誤確認手段をさらに有し、前記補正手段では、前記正誤確認手段での確認情報に基づいて、前記基準時間をさらに補正する。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0018

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0018】

請求項9に記載の発明は、前記請求項2記載の発明において、前記電力遮断状態が、前記主制御部の前記第1の状態、第2の状態に関わらず、少なくとも前記移動体検出手段の動作及び検出に必要な制御系に電力を供給するスリープモードを備えている。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0019

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0019】

請求項10に記載の発明は、前記請求項9記載の発明において、前記電力供給状態が、少なくとも、予め定めた処理を実行する処理部に対して定常時よりも下げて電力を供給しておくスタンバイモード、前記処理部に対して前記定常時の電力を供給するランニングモード、前記スタンバイモードよりも消費電力が低く前記スリープモードよりも消費電力が高い状態を維持するローパワーモードを備えている。