

【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】令和 3 年 5 月 20 日 (2021.5.20)

【公開番号】特開 2018-197851 (P2018-197851A)

【公開日】平成 30 年 12 月 13 日 (2018.12.13)

【年通号数】公開・登録公報 2018-048

【出願番号】特願 2018-77409 (P2018-77409)

【国際特許分類】

G 0 3 G 15/20 (2006.01)

G 0 3 G 21/00 (2006.01)

B 6 5 H 7/06 (2006.01)

G 0 3 G 15/00 (2006.01)

【F I】

G 0 3 G 15/20 5 1 0

G 0 3 G 21/00 3 8 4

G 0 3 G 21/00 3 8 6

G 0 3 G 21/00 5 0 0

B 6 5 H 7/06

G 0 3 G 15/00 4 8 0

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 4 月 9 日 (2021.4.9)

【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】請求項 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 6】

前記搬送方向に関し、前記検出器を第 1 の検出器とし当該第 1 の検出器による検出位置を第 1 の検出位置とするとき当該第 1 の検出位置の次の第 2 の検出位置にてシートを検出する第 2 の検出器をさらに有し、

前記第 1 の長さを L_1 、前記第 2 の長さを L_2 、

前記第 1 の検出位置から前記第 2 の検出位置までの距離を L_s 、

前記第 1 の速度で回転する前記第 1 の回転体が前記第 1 のシートを搬送する場合において、前記第 1 のシートが前記第 2 の検出位置に達するべき所定のタイミングから、前記第 2 の検出器の出力に基づき前記ジャム検知部がジャムの発生を検知したことに応じて前記第 1 の回転体の回転が停止し終えるまでの間に、前記第 1 のシートが前記第 1 の回転体により搬送される距離を L_1 、

前記第 2 の速度で回転する前記第 1 の回転体が前記ニップ部にて前記第 2 のシートを搬送する場合において、前記第 2 のシートが前記第 2 の検出位置に達するべき所定のタイミングから、前記第 2 の検出器の出力に基づき前記ジャム検知部がジャムの発生を検知したことに応じて前記第 1 の回転体の回転が停止し終えるまでの間に、前記第 2 のシートが前記第 1 の回転体により搬送される距離を L_2 、

とすると、前記第 1 の速度は、 $L_2 < L_s + L_1$ の関係を満たす速度であり、前記第 2 の速度は、 $L_s + L_2 < L_2$ の関係を満たす速度であることを特徴とする請求項 1 乃至 5 の何れか 1 項に記載の画像形成装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 13

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 13】

前記搬送方向に関し、前記検出器を第 1 の検出器とし当該第 1 の検出器による検出位置を第 1 の検出位置とするとき当該第 1 の検出位置の次の第 2 の検出位置にてシートを検出する第 2 の検出器をさらに有し、

前記第 1 の長さを L_1 、前記第 2 の長さを L_2 、

前記第 1 の検出位置から前記第 2 の検出位置までの距離を L_s 、

前記第 1 の速度で回転する前記第 1 の回転体が前記第 1 のシートを搬送する場合において、前記第 1 のシートが前記第 2 の検出位置に達するべき所定のタイミングから、前記第 2 の検出器の出力に基づき前記ジャム検知部がジャムの発生を検知したことに応じて前記第 1 の回転体の回転が停止し終えるまでの間に、前記第 1 のシートが前記第 1 の回転体により搬送される距離を L_1 、

前記第 2 の速度で回転する前記第 1 の回転体が前記ニップ部にて前記第 2 のシートを搬送する場合において、前記第 2 のシートが前記第 2 の検出位置に達するべき所定のタイミングから、前記第 2 の検出器の出力に基づき前記ジャム検知部がジャムの発生を検知したことに応じて前記第 1 の回転体の回転が停止し終えるまでの間に、前記第 2 のシートが前記第 1 の回転体により搬送される距離を L_2 、

とするとき、前記第 1 の速度は、 $L_2 < L_s + L_1$ の関係を満たす速度であり、前記第 2 の速度は、 $L_s + L_2 < L_2$ の関係を満たす速度であることを特徴とする請求項 10 乃至 12 の何れか 1 項に記載の画像形成装置。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 21

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 21】

前記搬送方向に関し、前記検出器を第 1 の検出器とし当該第 1 の検出器による検出位置を第 1 の検出位置とするとき当該第 1 の検出位置の次の第 2 の検出位置にてシートを検出する第 2 の検出器をさらに有し、

前記第 2 の長さを L 、

前記第 1 の検出位置から前記第 2 の検出位置までの距離を L_s 、

前記第 2 のシートが前記ニップ部にて搬送される場合に、前記第 2 のシートが前記第 2 の検出位置に達するべき所定のタイミングから、前記第 2 の検出器の出力に基づき前記ジャム検知部がジャムの発生を検知したことに応じて前記第 1 の回転体の回転が停止するまでの間に、前記第 2 のシートが前記第 1 の回転体により搬送される距離を L 、

とするとき、前記所定の長さ L は、 $L < L_s + L$ を満たす長さ L であることを特徴とする請求項 15 乃至 20 の何れか 1 項に記載の画像形成装置。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0040

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0040】

入口ガイド 46 には、センサ支持台 47 が設けられており、このセンサ支持台 47 には第 1 の用紙検出部（第 1 の検出器（シート検出部）、検出器、シートセンサ：以下、入口センサと記す）S1 が設けられている。入口センサ S1 により用紙 P が検出される検出位置は、搬送方向 Z において、ニップ部 N より上流側である。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】 0 0 4 7

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 0 4 7 】

また、出口ガイド 5 0 は定着装置 1 0 0 の内部においてニップ部 N よりも下流部における用紙 P の有無を検知する第 2 の用紙検知部（第 2 の検出器（シート検出部）、シートセンサ：以下、出口センサと記す）S 2 を備える。出口センサ S 2 により用紙 P が検出される検出位置は、搬送方向 Z において、ニップ部 N より下流側である。尚、プリンタ 1 においてニップ部 N より下流側に複数のシートセンサを設ける場合、出口センサ S 2 は、ニップ部 N より下流側に設けられているセンサの中で、最もニップ部 N の出口までの距離が近い検出位置（第 2 の検出位置）にする。

【手続補正 6】

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0 1 9 0

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 1 9 0 】

1 ・ ・ 画像形成装置、 2 ・ ・ 画像形成部、 P ・ ・ シート、 t ・ ・ トナー像、 4 0 ・ 4 1 ・ ・ 回転体対、 N ・ ・ ニップ部、 Z ・ ・ シート搬送方向、 S 1 ・ S 2 ・ ・ 第 1 及び第 2 の検出器、 A 1 ・ A 2 ・ ・ シート検出位置、 2 4 ・ ・ 判定部・制御部