

【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】平成24年11月22日 (2012.11.22)

【公開番号】特開2011-81270(P2011-81270A)

【公開日】平成23年4月21日 (2011.4.21)

【年通号数】公開・登録公報2011-016

【出願番号】特願2009-234644(P2009-234644)

【国際特許分類】

G 0 3 G 21/14 (2006.01)

G 0 3 G 15/00 (2006.01)

【F I】

G 0 3 G 21/00 3 7 2

G 0 3 G 15/00 3 0 3

【手続補正書】

【提出日】平成24年10月3日 (2012.10.3)

【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】

前記第 3 の制御手段は、

前記第 3 の検出手段による検出結果に基づいて、前記像担持体に対する副走査方向の露光の間隔が一定の間隔に近づくように、主走査方向に対する各ラインの露光の開始タイミングを算出する手段と、

前記第 3 の検出手段による検出結果に基づいて、当該主走査方向に対する各ラインの露光の走査時間及び走査周波数を算出する手段とを備え、

決定した前記開始タイミング、前記走査時間及び前記走査周波数に基づいて、前記露光手段を制御す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】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 5 3】

位相補償部 1 0 8 Y の機能は、転写ベルト 2 1 用の位相補償部 1 0 3 と同様である。位相補償部 1 0 8 Y からの出力は、感光体ドラム 5 Y 用のモータドライバ 1 1 1 Y に入力される。モータドライバ 1 1 1 Y は、感光体ドラム制御部 1 6 2 による制御により、当該入力に基づいて感光体ドラムモータ 6 3 Y を駆動する。モータドライバ 1 1 1 Y は、転写位置における感光体ドラム 5 Y の表面速度が所定の目標値に近づくように、転写ベルト 2 1 用のモータドライバ 1 0 4 と同様の制御により、感光体ドラムモータ 6 3 Y を駆動する。すなわち、モータドライバ 1 1 1 Y は、表面速度が目標値より遅い場合には、感光体ドラムモータ 6 3 Y の駆動速度を速め、目標値より速い場合には、感光体ドラムモータ 6 3 Y の駆動速度を遅くする。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0066】

< 露光タイミングの制御 >

露光部2における露光タイミングの制御について、イエローの露光部2 Yを一例として説明する。なお、他の色に対応した露光部2 M、2 C、2 Kにおいても、同様の処理によりその動作が制御される。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0069

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0069】

露光タイミング算出部112 Yは、露光位置における感光体ドラム5 Yの表面速度を用いて、露光タイミング、すなわちLEDの発光タイミングを算出する。具体的には、露光タイミング算出部112 Yは、当該速度情報を時間積分して位置情報を算出し、これに基づいて所定の間隔で感光体ドラム5 Yの表面を露光するためのタイミングを算出する。ここで、所定の間隔とは、例えば、例えば、600 dpiの場合は $42.3 \mu\text{m}$ 、1200 dpiの場合は $21.16 \mu\text{m}$ である。LEDドライバ113 Yは、露光タイミング算出部112 Yによって算出された露光タイミングにおいて、感光体ドラム5 Yの表面を露光するために、LEDヘッド1 Yを駆動する。これにより、感光体ドラム5 Yは、その表面上で、例えば、600 dpiの場合は $42.3 \mu\text{m}$ ごとに、1200 dpiの場合は $21.16 \mu\text{m}$ ごとに、露光されることになる。

【手続補正5】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図7】

