【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７区分
【発行日】令和6年8月14日(2024.8.14)

【公開番号】特開2024-96380(P2024-96380A)
【公開日】令和6年7月12日(2024.7.12)
【年通号数】公開公報(特許)2024-130
【出願番号】特願2024-75961(P2024-75961)
【国際特許分類】
Ｂ６５Ｈ 39/042(2006.01)
Ｂ６５Ｈ 7/02(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ６５Ｈ 39/042
Ｂ６５Ｈ 7/02

【手続補正書】
【提出日】令和6年8月5日(2024.8.5)
【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】
給紙棚から給紙された紙葉類を丁合して丁合束を生成する丁合機であって、
前記丁合機の電源投入後から前記丁合機の起動処理が完了するまでの時間に分析に必要な前記丁合機の使用状態の情報及び動作設定の情報の少なくとも何れかを端末又はサーバに送信する通信モジュールを具備する丁合機。
【請求項２】
前記通信モジュールは、前記端末又はサーバからコマンドを受信し、
前記通信モジュールによって受信されたコマンドに基づいて前記丁合機の動作を制御する主制御回路をさらに具備する請求項１に記載の丁合機。
【請求項３】
前記コマンドは、情報の送信を指示するコマンドであり、
前記主制御回路は、前記コマンドによって指定された情報を前記通信モジュールによって前記コマンドの送信元に送信する請求項２に記載の丁合機。
【請求項４】
前記コマンドは、前記丁合機の設定変更を指示するコマンドであり、
前記主制御回路は、前記コマンドによって設定変更を実行した後で設定変更が完了した旨の情報を前記通信モジュールによって前記コマンドの送信元に送信する請求項２又は３に記載の丁合機。
【請求項５】
前記コマンドは、丁合の開始を指示するコマンドであり、
前記主制御回路は、前記コマンドによって丁合を実行した後で丁合が完了した旨の情報を前記通信モジュールによって前記コマンドの送信元に送信する請求項２乃至４の何れか１項に記載の丁合機。
【請求項６】
前記主制御回路の制御のもとで前記丁合機に関わる各種の機構を制御する副制御回路をさらに具備し、
前記主制御回路は、前記コマンドに基づいて前記副制御回路を制御する請求項２乃至５

の何れか１項に記載の丁合機。
【請求項７】
　前記通信モジュールは、無線通信モジュールである請求項１乃至６の何れか１項に記載の丁合機。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０００６
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０００６】
　一態様の丁合機は、給紙棚から給紙された紙葉類を丁合して丁合束を生成する丁合機であって、丁合機の電源投入後から前記丁合機の起動処理が完了するまでの時間に分析に必要な前記丁合機の使用状態の情報及び動作設定の情報の少なくとも何れかを端末又はサーバに送信する通信モジュールを備える。
【手続補正３】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００８３
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００８３】
　以上実施形態に基づいて本発明を説明したが、上記実施形態に限定されるものではなく、実施段階ではその要旨を逸脱しない範囲で種々に変形することが可能である。また、各実施形態は適宜組み合わせて実施してもよく、その場合組み合わせた効果が得られる。更に、上記実施形態には種々の発明が含まれており、開示される複数の構成要件から選択された組み合わせにより種々の発明が抽出され得る。例えば、実施形態に示される全構成要件からいくつかの構成要件が削除されても、課題が解決でき、効果が得られる場合には、この構成要件が削除された構成が発明として抽出され得る。
以下に、本出願の出願当初の特許請求の範囲に記載された発明を付記する。
［１］　給紙棚から給紙された紙葉類を丁合して丁合束を生成する丁合機であって、
前記丁合機の使用状態の情報、動作設定の情報、エラー情報の少なくとも何れかを端末又はサーバに送信する通信モジュールを具備する丁合機。
［２］　前記通信モジュールは、前記丁合機の電源投入後から前記丁合機の起動処理が完了するまでの時間に、前記丁合機の使用状態の情報及び動作設定の情報の少なくとも何れかを前記端末又はサーバに送信する［１］に記載の丁合機。
［３］　前記通信モジュールは、前記丁合機のエラーの発生時に前記エラー情報とともに前記丁合機の使用状態の情報と前記動作設定の情報とを前記端末又はサーバに送信する［１］又は［２］に記載の丁合機。
［４］　前記通信モジュールは、前記端末又はサーバからコマンドを受信し、
前記通信モジュールによって受信されたコマンドに基づいて前記丁合機の動作を制御する主制御回路をさらに具備する［１］乃至［３］の何れか１に記載の丁合機。
［５］　前記コマンドは、情報の送信を指示するコマンドであり、
前記主制御回路は、前記コマンドによって指定された情報を前記通信モジュールによって前記コマンドの送信元に送信する［４］に記載の丁合機。
［６］　前記コマンドは、前記丁合機の設定変更を指示するコマンドであり、
前記主制御回路は、前記コマンドによって設定変更を実行した後で設定変更が完了した旨の情報を前記通信モジュールによって前記コマンドの送信元に送信する［４］又は［５］に記載の丁合機。
［７］　前記コマンドは、丁合の開始を指示するコマンドであり、
前記主制御回路は、前記コマンドによって丁合を実行した後で丁合が完了した旨の情報を前記通信モジュールによって前記コマンドの送信元に送信する［４］乃至［６］の何れか

１に記載の丁合機。
［８］　前記主制御回路の制御のもとで前記丁合機に関わる各種の機構を制御する副制御回路をさらに具備し、
前記主制御回路は、前記コマンドに基づいて前記副制御回路を制御する［４］乃至［７］の何れか１に記載の丁合機。
［９］　前記通信モジュールは、無線通信モジュールである［１］乃至［８］の何れか１に記載の丁合機。