

【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30年5月17日(2018.5.17)

【公開番号】特開2017-87432(P2017-87432A)
 【公開日】平成29年5月25日(2017.5.25)
 【年通号数】公開・登録公報2017-019
 【出願番号】特願2015-215517(P2015-215517)
 【国際特許分類】

B 4 1 J 2/165 (2006.01)

B 4 1 J 2/01 (2006.01)

【F I】

B 4 1 J 2/165 5 0 1

B 4 1 J 2/01 2 0 3

【手続補正書】
 【提出日】平成30年3月27日(2018.3.27)

【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9
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【請求項9】

前記角度ずれ量算出手段は、前記分割されている前記ライン群ごとに前記角度 adj を求めて、前記ライン群ごとに求めた前記角度 adj の平均値を求める請求項8に記載のインクジェット印刷装置。

【手続補正2】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0023
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0023】

第9態様は、第8態様のインクジェット印刷装置において、角度ずれ量算出手段は、分割されているライン群ごとに角度 adj を求めて、ライン群ごとに求めた角度 adj の平均値を求める構成とすることができる。

【手続補正3】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0116
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0116】

$$P_6 = 2 \cdot 1 \cdot 2 + d_7 - d_6 \quad 2 \cdot 1 \cdot 2 + 2 - (-2) = 2 \cdot 5 \cdot 2 \text{ [}\mu\text{m]}$$
 ... 式(3)

しかし、図9を見れば明らかのように、本来は、ノズル番号6とノズル番号7の z 回転による X 方向の相対的な移動量は、むしろ互いに近づく方向であることがわかる。

【手続補正4】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0126
 【補正方法】変更
 【補正の内容】

【 0 1 2 6 】

ステップ S 2 2 では、インクジェットヘッド 1 0 0 を現在の角度ずれの状態にした場合に、各ノズルのノズル位置が $z = 0$ の状態からみて、どれくらい移動しているのかを計算する。ステップ S 2 2 の工程は「第 3 演算工程」の一形態に相当する。