

【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20年5月22日(2008.5.22)

【公開番号】特開2006-301359(P2006-301359A)

【公開日】平成18年11月2日(2006.11.2)

【年通号数】公開・登録公報2006-043

【出願番号】特願2005-123945(P2005-123945)

【国際特許分類】

G 03 G 15/20 (2006.01)

【F I】

G 03 G 15/20 5 0 5

G 03 G 15/20 5 1 0

【手続補正書】

【提出日】平成20年4月4日(2008.4.4)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

しかし、リブやフランジ部材、クラウン形状のベルト懸回搬送ローラのようなベルト寄り移動規制手段では、ベルトが薄膜で、材質も弾性の少ないポリイミド等である場合には、寄り移動の規制が難しく、ベルトの安定な回動搬送性を確保しがたい。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0045

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0045】

加圧ローラ2は駆動源であるモータMの駆動力を図示しない駆動伝達手段を介して受け矢印の反時計方向に所定の速度で回転駆動される。モータMは制御部60によって制御される。この加圧ローラ2の回転により加圧ローラ2のシリコンゴム表面と加圧ベルト4の内面ポリイミド層との摩擦によって加圧ベルト4が矢印の反時計方向に回転駆動される。寄り制御ローラ8は加圧ベルト4の回転に従動して回転する。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0046

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0046】

加圧ベルトユニットU2は制御部60で制御される脱着機構62により定着ベルトユニットU1に対して圧接させた着状態と、定着ベルトユニットU1から離間させた脱状態とに切り替え制御される。脱着機構62の具体的構成は図には省略したけれども、例えば、電磁ソレノイドやモータに連結されたカムを用いた揺動機構(シフト機構)等で構成することができる。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0063

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0063】

定着ベルトユニットU1では、寄り制御ローラ7（第1の寄り制御ローラ：第1のローラ）について、その長手方向（軸線方向）の中央部を中心22にしてステッピングモータ23を含む揺動機構によって矢印24または矢印25の方向に自在に揺動可能な構成としている。ステッピングモータ23は制御部60により制御される。なお、このような寄り制御ローラの揺動機構自体は公知に属するからその具体的構成は図には省略した。本実施例では、ステッピングモータ23が時計方向に回転することにより、寄り制御ローラ7が矢印25の方向へ、また反時計方向に回転することで、矢印24の方向へ変位する。このとき、回転駆動状態にある定着ベルト3は、寄り制御ローラ7の変位方向により、寄り制御ローラ7が矢印25の方向へ変位しているときは矢印Qの奥側へ、矢印24の方向へ変位しているときは矢印Pの手前側へと寄り方向が変化する。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0064

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0064】

同様に、加圧ベルトユニットU2では、寄り制御ローラ8（第2の寄り制御ローラ：第2のローラ）について、その長手方向（軸線方向）の中央部を中心32にしてステッピングモータ33を含む揺動機構によって矢印34または矢印35の方向に自在に揺動可能な構成としている。ステッピングモータ33は制御部60により制御される。なお、このような寄り制御ローラの揺動機構自体は公知に属するからその具体的構成は図には省略した。このステッピングモータ33が時計方向に回転することにより、寄り制御ローラ8が矢印35の方向へ、また反時計方向に回転することで、矢印34の方向へ変位する。このとき、回転状態にある加圧ベルト4は、寄り制御ローラ8の変位方向により、矢印35の方向へ変位しているときは矢印Qの奥側へ、矢印24の方向へ変位しているときは矢印Pの手前側へと寄り方向が変化する。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0145

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0145】

そして、制御手段部にモード選択手段（モード切換え手段）を具備させて、外手段により上記の第1制御モードと第2制御モードを選択して実行させることができる。即ちこの両モードを選択可能である。