

【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3区分

【発行日】令和3年3月18日(2021.3.18)

【公表番号】特表2020-536313(P2020-536313A)

【公表日】令和2年12月10日(2020.12.10)

【年通号数】公開・登録公報2020-050

【出願番号】特願2020-518412(P2020-518412)

【国際特許分類】

G 07 D 11/225 (2019.01)

G 07 D 11/14 (2019.01)

G 07 D 11/26 (2019.01)

【F I】

G 07 D 11/225

G 07 D 11/14 151Z

G 07 D 11/14 151B

G 07 D 11/26

【手続補正書】

【提出日】令和3年2月8日(2021.2.8)

【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】

現金自動預払機のための現金捕捉動作阻止アセンブリであって、

紙幣払出手外かつ通貨払出手シャッタと前記現金自動預払機の差出器領域の差出器ベルトとの間に装着され、かつ一対の差出器ベルトと同じ垂直面に装着される第1のセンサであり、一対の差出器ベルトの差出器ベルト間に挿入される第1の物体を検出するために動作可能である、前記第1のセンサと、

前記差出器領域に前記紙幣払出手外に装着され、かつ前記一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着されない第2のセンサであり、紙幣が紙幣払出手動作を経るにつれて前記紙幣を検出するために動作可能である、前記第2のセンサと、

前記第1および第2のセンサから物体検出信号を受信するための制御回路とを備え、前記アセンブリが、前記第1および第2のセンサが前記現金自動預払機に装着され、そして前記第1のセンサが第1の物体を検出すると、

前記第1のセンサによる前記第1の物体の前記検出前の所定の时限であり、紙幣払出手動作中の前記第2から前記第1のセンサへの紙幣の横動のための時間を包含するように決定される、前記时限内に前記第2のセンサが第2の物体を既に検出していれば、前記制御回路が、通常の紙幣払出手が発生したと、かつ前記第1および第2の物体が各々前記紙幣から成ると判定し、

前記第1のセンサによる前記第1の物体の前記検出前の前記所定の时限内に前記第2のセンサが前記第2の物体を既に検出していなかったならば、前記制御回路が、前記第1のセンサによって検出される前記第1の物体が潜在的に現金捕捉装置であると判定し、そして前記制御回路が前記アセンブリの警報状態を開始する、

ように動作可能である、アセンブリ。

【請求項2】

前記第1および第2のセンサが赤外線センサから成る、請求項1に記載の現金捕捉動作

阻止アセンブリ。

【請求項3】

前記第1のセンサが、前記差出器領域の中央の一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着される、請求項1に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

【請求項4】

追加の第1のセンサが、現金払出器シャッタと差出器の前記差出器ベルトとの間に前記差出器領域の各他の一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着され、かつそれらのそれぞれの一対の差出器ベルト間に挿入される物体を検出するために動作可能である、請求項3に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

【請求項5】

前記制御回路が、現金自動預払機に設置されると前記現金自動預払機の部品に制御信号を送信するための出力、およびそこから信号を受信するための入力を備える、請求項1に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

【請求項6】

現金自動預払機制御回路が、前記第1および第2のセンサから物体検出信号を受信するための前記制御回路を備える、請求項1に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

【請求項7】

現金自動預払機のための現金捕捉動作阻止アセンブリであって、紙幣払出面外かつ通貨払出器シャッタと前記現金自動預払機の差出器領域の差出器ベルトとの間に装着するための、かつ一対の差出器ベルトと同じ垂直面に装着するための第1のセンサであり、一対の差出器ベルトの差出器ベルト間に挿入される第1の物体を検出するために動作可能である、前記第1のセンサを備える第1の部品と、

前記差出器領域に前記紙幣払出面外に装着するための、かつ前記一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着しないための第2のセンサであり、紙幣が紙幣払出動作を経るにつれて前記紙幣を検出するために動作可能である、前記第2のセンサを備える第2の部品と、

前記第1および第2のセンサから物体検出信号を受信するための制御回路を備える第3の部品とから成る部品のキットを備え、前記部品のキットが現金自動預払機に設置される場合、前記アセンブリが、前記第1のセンサが第1の物体を検出すると、

前記第1のセンサによる前記第1の物体の前記検出前の所定の時限であり、紙幣払出動作中の前記第2から前記第1のセンサへの紙幣の横動のための時間を包含するように決定される、前記時限内に前記第2のセンサが第2の物体を既に検出していたならば、前記制御回路が、通常の紙幣払出が発生したと、かつ前記第1および第2の物体が各々前記紙幣から成ると判定し、

前記第1のセンサによる前記第1の物体の前記検出前の前記所定の時限内に前記第2のセンサが前記第2の物体を既に検出していなかったならば、前記制御回路が、前記第1のセンサによって検出される前記第1の物体が潜在的に現金捕捉装置であると判定し、そして前記制御回路が前記アセンブリの警報状態を開始する、

ように動作可能である、アセンブリ。

【請求項8】

前記第1および第2のセンサが赤外線センサから成る、請求項7に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

【請求項9】

前記第1のセンサが、前記差出器領域の中央の一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着するためである、請求項7に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

【請求項10】

前記キットが、1つまたは複数の追加部品であり、現金払出器シャッタと差出器の前記差出器ベルトとの間に前記差出器領域の他の一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着するための追加の第1のセンサを備える、前記追加部品を備える、請求項9に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

**【請求項 1 1】**

前記制御回路が、現金自動預払機に設置されると前記現金自動預払機の部品に制御信号を送信するための出力、およびそこから信号を受信するための入力を備える、請求項 7 に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

**【請求項 1 2】**

前記第 3 の部品が、前記制御回路のためのハウジングを備える、請求項 7 に記載の現金捕捉動作阻止アセンブリ。

**【請求項 1 3】**

現金自動預払機であって、現金捕捉動作阻止アセンブリを備え、前記アセンブリが、紙幣払出し面外かつ通貨払出し器シャッタと前記現金自動預払機の差出器領域の差出器ベルトとの間に位置付けられ、かつ一対の差出器ベルトと同じ垂直面に装着される第 1 のセンサであり、一対の差出器ベルトの差出器ベルト間に挿入される第 1 の物体を検出するため動作可能である、前記第 1 のセンサと、

前記差出器領域に前記紙幣払出し面外に位置付けられ、かつ前記一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着されない第 2 のセンサであり、紙幣が紙幣払出し動作を経るにつれて前記紙幣を検出するために動作可能である、前記第 2 のセンサと、

前記第 1 および第 2 のセンサから物体検出信号を受信するための制御回路とを備え、前記アセンブリが、前記第 1 のセンサが第 1 の物体を検出すると、

前記第 1 のセンサによる前記第 1 の物体の前記検出前の所定の時限であり、紙幣払出し動作中の前記第 2 から前記第 1 のセンサへの紙幣の横動のための時間を包含するように決定される、前記時限内に前記第 2 のセンサが第 2 の物体を既に検出していれば、前記制御回路が、通常の紙幣払出し動作が発生したと、かつ前記第 1 および第 2 の物体が各々前記紙幣から成ると判定し、

前記第 1 のセンサによる前記第 1 の物体の前記検出前の前記所定の時限内に前記第 2 のセンサが前記第 2 の物体を既に検出していなかったならば、前記制御回路が、前記第 1 のセンサによって検出される前記第 1 の物体が潜在的に現金捕捉装置であると判定し、そして前記制御回路が前記アセンブリの警報状態を開始する、

ように動作可能である、現金自動預払機。

**【請求項 1 4】**

前記第 1 および第 2 のセンサが赤外線センサから成る、請求項 1 3 に記載の現金自動預払機。

**【請求項 1 5】**

前記第 1 のセンサが、前記差出器領域の中央の一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に位置付けられる、請求項 1 3 に記載の現金自動預払機。

**【請求項 1 6】**

少なくとも 1 つの追加の第 1 のセンサが、現金払出し器シャッタと差出器の前記差出器ベルトとの間で前記差出器領域の各他の一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に位置付けられる、請求項 1 5 に記載の現金自動預払機。

**【請求項 1 7】**

前記第 1 のセンサが、前記現金自動預払機の現金自動預払機構造に取り付けられる第 1 の装着ビームに装着される、請求項 1 3 に記載の現金自動預払機。

**【請求項 1 8】**

前記第 2 のセンサが、前記現金自動預払機の現金自動預払機構造に取り付けられる第 2 の装着ビームに装着される、請求項 1 3 に記載の現金自動預払機。

**【請求項 1 9】**

前記制御回路が、前記現金自動預払機の部品に制御信号を送信するための出力、およびそこから信号を受信するための入力を備える、請求項 1 3 に記載の現金自動預払機。

**【請求項 2 0】**

現金自動預払機制御回路が、前記第 1 および第 2 のセンサから物体検出信号を受信するための前記制御回路を備える、請求項 1 3 に記載の現金自動預払機。

**【請求項 2 1】**

現金自動預払機の差出器領域への現金捕捉装置の挿入を検出するための方法であって、現金捕捉動作阻止アセンブリを設けることを含み、前記アセンブリが、

紙幣払出手外かつ通貨払出手シャッタと前記現金自動預払機の差出器領域の差出器ベルトとの間に装着され、かつ一対の差出器ベルトと同じ垂直面に装着される第1のセンサであり、一対の差出器ベルトの差出器ベルト間に挿入される第1の物体を検出するために動作可能である、前記第1のセンサと、

前記差出器領域に前記紙幣払出手外に装着され、かつ前記一対の差出器ベルトと同じ前記垂直面に装着されない第2のセンサであり、紙幣が紙幣払出手動作を経るにつれて前記紙幣を検出するために動作可能である、前記第2のセンサと、

前記第1および第2のセンサから物体検出信号を受信し、そして結果を決定するための制御回路とを備え、

前記方法が、

前記第1のセンサによって第1の物体を検出すること、

前記第1のセンサによる前記第1の物体の前記検出前の所定の时限であり、紙幣払出手動作中の前記第2から前記第1のセンサへの紙幣の横動のための時間を包含するように決定される、前記时限内に前記第2のセンサが第2の物体を既に検出していれば、前記制御回路が、通常の紙幣払出手が発生したと、かつ前記第1および第2の物体が各々前記紙幣から成ると判定し、

前記第1のセンサによる前記第1の物体の前記検出前の前記所定の时限内に前記第2のセンサが前記第2の物体を既に検出していなかったならば、前記制御回路が、前記第1のセンサによって検出される前記第1の物体が潜在的に前記現金捕捉装置であると判定し、そして前記制御回路が前記アセンブリの警報状態を開始することと、  
を更に含む、方法。

**【請求項 2 2】**

前記方法が、

前記制御回路に、前記現金自動預払機の部品に制御信号を送信するための出力、およびそこから信号を受信するための入力を設け、したがって前記制御回路によって前記部品を制御すること、

を更に含む、請求項2 1に記載の方法。

**【請求項 2 3】**

請求項2 1～2 2の何れか1項に記載の方法の各ステップをコンピュータに実行させる、コンピュータ・プログラム。