

【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 17 年 12 月 22 日 (2005.12.22)

【公表番号】特表 2005-507799(P2005-507799A)  
【公表日】平成 17 年 3 月 24 日 (2005.3.24)  
【年通号数】公開・登録公報 2005-012  
【出願番号】特願 2003-539950(P2003-539950)  
【国際特許分類第 7 版】

B 4 1 J 19/18

B 4 1 J 2/01

【F I】

B 4 1 J 19/18 E

B 4 1 J 3/04 1 0 1 Z

【手続補正書】

【提出日】平成 16 年 8 月 9 日 (2004.8.9)

【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】

可動プリントデバイスと、

前記可動プリントデバイス上の互いに間隔を置いた関係にある少なくとも第 1 および第 2 の基準点と、

前記第 1 および第 2 の基準点の位置をそれぞれ監視する基準点センサと  
を備えることを特徴とする画像形成装置。

【請求項 2】

前記可動プリントデバイスは、複数のノズルを有する少なくとも 1 つのインクジェット  
ペンを含むことを特徴とする請求項 1 に記載の画像形成装置。

【請求項 3】

前記可動プリントデバイスは、複数のプリンタ素子を含むことを特徴とする請求項 1 に  
記載の画像形成装置。

【請求項 4】

前記可動プリントデバイスは、第 1 および第 2 のバンクに配置された複数のプリンタ素  
子を備えることを特徴とする請求項 1 に記載の画像形成装置。

【請求項 5】

前記第 1 および第 2 の基準点は、前記可動プリントデバイスによって保持された第 1 お  
よび第 2 の協働する素子を含み、前記基準点センサは、協働する素子センサを含むことを  
特徴とする請求項 1 に記載の画像形成装置。

【請求項 6】

前記第 1 および第 2 の協働する素子は、第 1 および第 2 の反射体を備え、前記協働する  
素子センサは、個々の光ビームを前記第 1 および第 2 の反射体に向け、前記第 1 および第  
2 の反射体から反射される光ビームを検出することを特徴とする請求項 5 に記載の画像形  
成装置。

【請求項 7】

前記第 1 および第 2 の反射体は第 1 および第 2 のミラーを備えることを特徴とする請求  
項 6 に記載の画像形成装置。

**【請求項 8】**

前記協働する素子センサは、それぞれ前記第 1 および第 2 の反射体に関連する第 1 および第 2 の光源及びセンサデバイスを備えることを特徴とする請求項 6 に記載の画像形成装置。

**【請求項 9】**

前記プリントデバイスおよび前記基準点センサに接続されて動作するコントローラであって、前記第 1 の基準点の位置を監視することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記プリントデバイスの第 1 の部分を制御し、前記第 2 の基準点の位置を監視することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記プリントデバイスの第 2 の部分を制御する、コントローラをさらに備えることを特徴とする請求項 1 に記載の画像形成装置。

**【請求項 10】**

前記プリントデバイスは、少なくとも第 1 および第 2 のプリンタ素子を含み、前記コントローラは、前記第 1 の基準点の位置を監視することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記第 1 のプリンタ素子を制御し、前記第 2 の基準点の位置を監視することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記第 2 のプリンタ素子を制御することを特徴とする請求項 9 に記載の画像形成装置。

**【請求項 11】**

前記プリントデバイスは、第 1 および第 2 の長手方向の端を画定する比較的丈の長いプリンタ素子を含み、前記コントローラは、前記第 1 の基準点の位置を監視することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記プリンタ素子のうちの前記第 1 の長手方向の端に隣接する部分を制御し、前記第 2 の基準点の位置を監視することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記プリンタ素子のうちの前記第 2 の長手方向の端に隣接する部分を制御することを特徴とする請求項 9 に記載の画像形成装置。

**【請求項 12】**

検出可能なしるしを有する被検出デバイスを通して前記プリントデバイスを移動させることと、

前記プリントデバイスによって保持された第 1 のしるしセンサおよび前記第 1 のしるしセンサと間隔を置いた関係で前記プリントデバイスによって保持された第 2 のしるしセンサで前記しるしを検出することと、

を含むことを特徴とするプリントデバイスを動作させる方法。

**【請求項 13】**

前記被検出デバイスは、エンコーダ・ストリップを含み、前記しるしは、複数の目盛りを含み、前記しるしを検出することは、前記第 1 および第 2 のしるしセンサで前記目盛りを検出することを含むことを特徴とする請求項 12 に記載の方法。

**【請求項 14】**

前記被検出デバイスは、第 1 および第 2 の被検出デバイスを含み、前記しるしを検出することは、前記第 1 の被検出デバイス上のしるしを前記第 1 のしるしセンサで検出することと、前記第 2 の被検出デバイス上のしるしを前記第 2 のしるしセンサで検出することとを含むことを特徴とする請求項 12 に記載の方法。

**【請求項 15】**

前記被検出デバイスは、第 1 および第 2 のエンコーダ・ストリップを備え、前記しるしは、前記エンコーダ・ストリップそれぞれの上の複数の目盛りを含み、前記しるしを検出することは、前記第 1 のエンコーダ・ストリップ上の前記目盛りを前記第 1 のしるしセンサで検出することと、前記第 2 のエンコーダ・ストリップ上の前記目盛りを前記第 2 のしるしセンサで検出することとを含むことを特徴とする請求項 12 に記載の方法。

**【請求項 16】**

前記しるしを前記第 1 のしるしセンサで検出することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記プリントデバイスの第 1 の部分の動作を制御することと、

前記しるしを前記第 2 のしるしセンサで検出することによって得られるデータに少なく

とも部分的に応答して、前記プリントデバイスの第 2 の部分の動作を制御することと、  
をさらに含むことを特徴とする請求項 1 2 に記載の方法。

**【請求項 1 7】**

前記プリントデバイスは、少なくとも第 1 および第 2 のプリンタ素子を含み、前記プリントデバイスの前記第 1 の部分の動作を制御することは、前記しるしを前記第 1 のしるしセンサで検出することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記第 1 のプリンタ素子を制御することを含み、前記プリントデバイスの前記第 2 の部分の動作を制御することは、前記しるしを前記第 2 のしるしセンサで検出することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記第 2 のプリンタ素子を制御することを含むことを特徴とする請求項 1 6 に記載の方法。

**【請求項 1 8】**

前記プリントデバイスは、第 1 および第 2 の長手方向の端を画定する比較的丈の長いプリンタ素子を含み、前記プリントデバイスの前記第 1 の部分の動作を制御することは、前記しるしを前記第 1 のしるしセンサで検出することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記プリンタ素子のうちの前記第 1 の長手方向の端に隣接する部分を制御することを含み、前記プリントデバイスの前記第 2 の部分の動作を制御することは、前記しるしを前記第 2 のしるしセンサで検出することによって得られるデータに少なくとも部分的に応答して、前記プリンタ素子のうちの前記第 2 の長手方向の端に隣接する部分を制御することを含むことを特徴とする請求項 1 6 に記載の方法。