

【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 5 年 3 月 9 日(2023.3.9)

【公開番号】特開 2021-143059(P2021-143059A)
【公開日】令和 3 年 9 月 24 日(2021.9.24)
【年通号数】公開・登録公報 2021-045
【出願番号】特願 2020-43332(P2020-43332)
【国際特許分類】

B 6 5 H 19/10(2006.01)

10

B 4 1 J 15/04(2006.01)

【F I】

B 6 5 H 19/10 A

B 4 1 J 15/04

【手続補正書】

【提出日】令和 5 年 3 月 1 日(2023.3.1)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0010】

< 第一実施形態 >

< 記録装置の概要 >

図 1 は本実施形態における記録装置 1 の外観図である。図 2 は記録装置 1 の内部構造を示す模式図である。図中、X は記録装置 1 の幅方向（左右方向）を示し、Y は記録装置 1 の奥行き方向（前後方向）を示し、Z は上下方向を示す。本実施形態では、シリアル型のインクジェット記録装置に本発明を適用した場合について説明するが、本発明は他の形式の記録装置にも適用可能である。

30

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0019

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0019】

プラテン 11 は、シート S を下側から支持し、記録ヘッド 13 とシート S との隙間を保証する。プラテン 11 には、複数の吸気孔が形成されており、複数の吸気孔はダクト 15 を介して吸引ファン 52 に接続されている。吸引ファン 17 を駆動することにより、プラテン 11 の吸気孔に吸引負圧が発生し、シート S をプラテン 11 上に吸着保持することができる。

40

【手続補正 3】

【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】

< 制御装置 >

図 3 を参照して記録装置 1 の制御装置について説明する。制御装置は、主制御部 30 と記録制御部 34 とを備える。主制御部 30 は、ホスト装置 200 から画像データとその記

50

録指示を受信し、記録動作を実行する。主制御部 30 は、処理部 31、記憶部 32、インタフェース部（I/F 部）33 を備え、記録装置 1 の全体を制御する。処理部 31 は CPU に代表されるプロセッサであり、記憶部 32 に記憶されたプログラムを実行する。記憶部 32 は RAM や ROM 等の記憶デバイスであり、プログラムやデータを記憶する。センサ群 S R の検知結果に基づく主制御部 30 の指示のもと、記録制御部 34 は搬送モータ 18 a、吸引ファン 17、キャリッジモータ 12 a、記録ヘッド 13、カッタ 16、給送モータ 25 a 及び分離モータ 26 a 等を制御する。センサ群 S R には、後述するセンサ 19、27 等が含まれる。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

10

【補正対象項目名】0026

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0026】

駆動ユニット 26 は、回転体 23 の回転を行う駆動機構 26 A と、支持部材 24 の回転を行う駆動機構 26 B とを含み、これらは共通の駆動源である分離モータ 26 a を共有している。駆動機構 26 A は、分離モータ 26 a の出力軸に固定されたプーリ 26 b と、回転体 23 の軸に固定されたプーリ 26 d と、これらプーリ 26 b、26 d に巻きかけられたタイミングベルト 26 c とを含む。分離モータ 26 a を駆動することにより、回転体 23 が回転する。

20

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0038

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0038】

位置 P1 と位置 P2 とは、これらの間をシート S の先端が通過することにより搬送経路 R T にシート S の先端が導入されるように設定されている。換言すると、搬送経路 R T は位置 P1 と位置 P2 との間の高さに位置している。位置 P1 と位置 P2 とは、搬送経路 R T の入口を跨るように配置されており、位置 P1 は入り口の一端側の位置（上側の位置）であり、位置 P2 は入り口他端側の位置（下側の位置）である。また、シート S を送り出す際のロールシート 100 の回転方向を D1 とすると、位置 P2 は、位置 P1 から D1 方向に離間した位置に設定されている。このような配置関係によって、以下に述べるようにロールシート 100 がセットされた際、シート S の端部の搬送経路 R T への導入を自動化する。

30

【手続補正 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0041

【補正方法】変更

【補正の内容】

40

【0041】

図 10 の S2 では図 7（A）、図 7（B）に示すように、駆動ユニット 25 によりロールシート 100 を D2 方向に回転する。D2 方向は D1 方向と逆方向（シート S を巻き取る方向）である。ロールシート 100 の回転中、センサ 27 の検知結果を監視して、シート S の先端 L E がセンサ 27 により検知されたか否かを判定する（図 10 の S3）。

【手続補正 7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0042

【補正方法】変更

【補正の内容】

50

【 0 0 4 2 】

ロールシート 1 0 0 を一周分、回転させれば、先端 L E はセンサ 2 7 を通過する。したがって、シート S の先端 L E がセンサ 2 7 により検知されていない場合、図 1 0 の S 1 1 においてロールシート 1 0 0 を一周分、回転させたか否かを判定する。ロールシート 1 0 0 の回転量は例えば給送モータ 2 5 a の回転量から判定することができる。ロールシート 1 0 0 を一周分、回転させていない場合は S 3 へ戻り、回転させていた場合は図 1 0 の S 1 2 へ進む。

【 手続補正 8 】

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 4 4

10

【 補正方法 】 変更

【 補正の内容 】

【 0 0 4 4 】

図 7 (C) に示すように先端 L E がセンサ 2 7 で検知されると、図 1 0 の S 4 へ進む。先端 L E がセンサ 2 7 で検知されたとき、先端 L E の位置はセンサ 2 7 とほぼ同じ位置にある。回転体 2 3 がロールシート 1 0 0 に当接する位置 P 2 とセンサ 2 7 との間の距離 (角度位相) は特定可能である。S 4 では、先端 L E が位置 P 2 の手前となる位置まで、ロールシート 1 0 0 の D 2 方向の回転を継続して停止する。なお、位置 P 2 の手前の位置は位置 P 2 を超えない位置であればよく、正確な位置決めは必須ではない。

【 手続補正 9 】

20

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 4 9

【 補正方法 】 変更

【 補正の内容 】

【 0 0 4 9 】

なお、本実施形態では、図 1 0 の S 2 ~ S 4 においてロールシート 1 0 0 を D 2 方向に回転してシート S の先端 L E を所定の位置に位置させる制御を行った。しかし、これらの処理を省略して S 5 の処理を実行してもよい。この場合、回転体 2 3 の回転量は、ロールシート 1 0 0 の一周分の回転量であればよい。ロールシート 1 0 0 は巻径によって外周面の周長が変化するが、規定量としては最大巻径の周長分であってもよい。また、この場合、回転体 2 3 はセンサ 1 9 (図 9 (A)) でシート S の先端 L E が検知されるまで回転されてもよい。

30

40

50