

【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23年5月26日(2011.5.26)

【公表番号】特表2010-523373(P2010-523373A)  
 【公表日】平成22年7月15日(2010.7.15)  
 【年通号数】公開・登録公報2010-028  
 【出願番号】特願2010-502347(P2010-502347)  
 【国際特許分類】

**B 4 1 J 2/175 (2006.01)**

**B 4 1 J 2/165 (2006.01)**

【F I】

B 4 1 J 3/04 1 0 2 Z

B 4 1 J 3/04 1 0 2 N

B 4 1 J 3/04 1 0 2 H

【手続補正書】

【提出日】平成23年4月5日(2011.4.5)

【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】

印刷期間中に固定位置から印刷溶液を放出するプリントヘッドアセンブリと、非印刷期間中に前記プリントヘッドアセンブリに保守点検機能を実行する動作アセンブリを、経路沿いに搬送する搬送メカニズムとを備え、

前記非印刷期間中に前記プリントヘッドアセンブリは前記固定位置に留まり、前記印刷期間中に前記動作アセンブリは印刷媒体を支持するプリンタシステム。

【請求項2】

前記搬送メカニズムは駆動ベルトを有する請求項1に記載のシステム。

【請求項3】

前記搬送メカニズムは回転部材を有する請求項1に記載のシステム。

【請求項4】

前記プリントヘッドアセンブリはページ幅プリントヘッドを有する請求項1から3のいずれか1項に記載のシステム。

【請求項5】

前記搬送メカニズムは、前記動作アセンブリを第1の方向および第2の方向のいずれかに搬送し、

前記第2の方向は前記第1の方向とは反対である請求項1から4のいずれか1項に記載のシステム。

【請求項6】

前記動作アセンブリはワイパ、キャップ部材、および支持部材を含む請求項1から5のいずれか1項に記載のシステム。

【請求項7】

前記ワイパ、前記キャップ部材、および前記支持部材は、前記搬送メカニズム上に搭載される請求項6に記載のシステム。

【請求項8】

前記搬送メカニズムは、前記キャップ部材を前記プリントヘッドアセンブリと係合するよう位置させる請求項 7 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記搬送メカニズムは、前記支持部材を前記プリントヘッドアセンブリと実質的に隣り合うよう位置させる請求項 7 または 8 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記搬送メカニズムは、前記ワイバを前記プリントヘッドアセンブリと係合するよう位置させる請求項 7 から 9 のいずれか 1 項 に記載のシステム。

【請求項 11】

制御モジュールからの命令に基づいて、前記搬送メカニズムを回転させる駆動部材をさらに備える請求項 1 から 10 のいずれか 1 項 に記載のシステム。

【請求項 12】

前記制御モジュールは、メモリへの前記命令の格納、または、外部ソースからの前記命令の受信のいずれかを行う請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 13】

プリンタシステムを操作する方法であって、  
印刷期間中に固定位置のプリントヘッドアセンブリから印刷溶液を放出する段階と、  
非印刷期間中に前記プリントヘッドアセンブリに保守点検機能を実行する動作アセンブリを、経路沿いに搬送する段階と  
を備え、

前記非印刷期間中に前記プリントヘッドアセンブリは前記固定位置に留まり、前記印刷期間中に前記動作アセンブリは印刷媒体を支持する方法。

【請求項 14】

前記動作アセンブリを搬送する段階は、ベルトを駆動する段階を有する請求項 13 に記載の方法。

【請求項 15】

前記動作アセンブリを搬送する段階は、部材を回転させる段階を有する請求項 13 に記載の方法。

【請求項 16】

前記プリントヘッドアセンブリはページ幅プリントヘッドを含む請求項 13 から 15 のいずれか 1 項 に記載の方法。

【請求項 17】

前記動作アセンブリを搬送する段階は、前記動作アセンブリを第 1 の方向および第 2 の方向のいずれかに搬送する段階を有し、

前記第 2 の方向は前記第 1 の方向とは反対である請求項 13 から 16 のいずれか 1 項 に記載の方法。

【請求項 18】

前記動作アセンブリはワイバ、キャップ部材、および支持部材を含む請求項 13 から 17 のいずれか 1 項 に記載の方法。

【請求項 19】

前記ワイバ、前記キャップ部材、および前記支持部材は、搬送メカニズム上に搭載される請求項 18 に記載の方法。

【請求項 20】

前記搬送メカニズムは、前記キャップ部材を前記プリントヘッドと係合するよう位置させる請求項 19 に記載の方法。

【請求項 21】

前記搬送メカニズムは、前記支持部材を前記プリントヘッドと実質的に隣り合うよう位置させる請求項 19 または 20 に記載の方法。

【請求項 22】

前記搬送メカニズムは、前記ワイバを前記プリントヘッドと係合するよう位置させる請

求項 1 9 から 2 1 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 2 3】

制御モジュールからの命令に基づいて、搬送メカニズムを回転させる段階をさらに備える請求項 1 3 から 2 2 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 2 4】

前記制御モジュールは、メモリへの前記命令の格納、または、外部ソースからの前記命令の受信のいずれかを行う請求項 2 3 に記載の方法。