

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第4259058号  
(P4259058)

(45) 発行日 平成21年4月30日(2009.4.30)

(24) 登録日 平成21年2月20日(2009.2.20)

(51) Int.Cl.		F I			
<b>B 4 1 J</b>	<b>2/175</b>	<b>(2006.01)</b>	B 4 1 J	3/04	1 0 2 Z
<b>G 0 1 F</b>	<b>23/28</b>	<b>(2006.01)</b>	G 0 1 F	23/28	T
<b>G 0 3 G</b>	<b>15/08</b>	<b>(2006.01)</b>	G 0 3 G	15/08	1 1 4
<b>H 0 4 N</b>	<b>1/00</b>	<b>(2006.01)</b>	H 0 4 N	1/00	1 0 6 Z

請求項の数 8 (全 22 頁)

(21) 出願番号	特願2002-209468 (P2002-209468)	(73) 特許権者	000002369
(22) 出願日	平成14年7月18日(2002.7.18)		セイコーエプソン株式会社
(65) 公開番号	特開2004-50541 (P2004-50541A)		東京都新宿区西新宿2丁目4番1号
(43) 公開日	平成16年2月19日(2004.2.19)	(74) 代理人	110000028
審査請求日	平成17年3月3日(2005.3.3)		特許業務法人明成国際特許事務所
		(72) 発明者	朝内 昇
			長野県諏訪市大和三丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内
		(72) 発明者	小杉 康彦
			長野県諏訪市大和三丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内
		審査官	藤本 義仁

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 カートリッジおよび印刷装置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

印刷に用いる記録材料であるインクを収容した収容室と該収容室内に連通した共振室とを備え、印刷装置に搭載されるカートリッジであって、

前記インクの有無により相違する前記共振室の状態により共振状態が変化する圧電素子と、

前記圧電素子の振動に要する時間を計測する検出パルスの数を、検出条件の指定として、外部から受け付ける条件受付手段と、

前記圧電素子に励起用パルスを印加した上で、該励起用パルスに反応して振動する前記圧電素子の共振周波数を、該圧電素子が、前記検出条件として指定された検出パルスの数だけ振動するのに要する時間を用いて検出する検出手段と、

該検出の結果を出力する出力手段と

を備えたカートリッジ。

【請求項2】

前記出力手段は、前記検出の結果を無線通信により出力する手段である請求項1記載のカートリッジ。

【請求項3】

請求項1記載のカートリッジであって、

前記条件受付手段が受け付ける検出パルスの数は、計測を開始するパルスが何番目かと、計測を終了するパルスが何番目かにより指定され、

前記検出手段は、前記検出パルスの数に要する時間を、前記指定したパルスの開始と終了の位置に基づいて決定するカートリッジ。

【請求項 4】

請求項 1 ないし請求項 3 のいずれか記載のカートリッジであって、前記収容室内に連通する共振室内の前記インクの有無に対応したパラメータを記憶するメモリ備えたカートリッジ。

【請求項 5】

請求項 1 ないし請求項 4 のいずれか記載のカートリッジであって、外部と無線通信よりデータの授受を行なう無線通信手段を備えると共に、前記検出条件の指定を、該無線通信手段を介して、外部から受け取るカートリッジ。

10

【請求項 6】

請求項 5 記載のカートリッジであって、前記無線通信手段は、前記通信を行なうためのループ状のアンテナを備え、該アンテナに誘起される起電力を利用して、カートリッジ内への給電を行なう電源手段を備えたカートリッジ。

【請求項 7】

印刷に用いる記録材料であるインクを収容した収容室と該収容室に連通する共振室とを備えたカートリッジが搭載された印刷装置であって、

前記カートリッジには、

20

前記インクの有無により相違する前記共振室の状態により共振状態が変化する圧電素子と、

前記圧電素子の振動に要する時間を計測する検出パルスの数を、検出条件の指定として、外部から受け付ける条件受付手段と、

前記圧電素子に励起用パルスを印加した上で、該励起用パルスに共振して振動する前記圧電素子の共振周波数を、該圧電素子が、前記検出条件として指定された検出パルスの数だけ振動するのに要する時間を用いて検出する検出手段と、

該検出の結果を出力する出力手段と

が備えられ、

更に、当該印刷装置には、

30

前記検出の条件である前記検出パルスの数を指定する条件指定手段と、

前記カートリッジの出力手段から出力された検出結果を入力する入力手段と、

該検出結果について判断する判断手段と

を備えた印刷装置。

【請求項 8】

印刷に用いる記録材料であるインクを収容した収容室と該収容室内に連通した共振室とを備えたカートリッジとの間で、情報をやり取りする方法であって、

前記前記インクの有無により相違する前記共振室の状態により共振状態が変化する圧電素子を設け、

前記圧電素子の振動に要する時間を計測する検出パルスの数を、検出条件として、カートリッジの外部から指定し、

40

前記圧電素子に励起用パルスを印加した上で、該励起用パルスに共振して振動する前記圧電素子の共振周波数を、該圧電素子が、前記検出条件として指定された検出パルスの数だけ振動するのに要する時間を用いて検出し、

該検出の結果を、前記指定を行なった外部に出力し、

カートリッジとの間で情報をやり取りする方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、印刷に用いる記録材料を収容した収容室を備えたカートリッジに関し、詳しく

50

はセンサを内蔵したカートリッジとこのカートリッジとの間で情報をやり取りする技術に関する。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

インクジェットプリンタのようにインクを用紙に吐出して記録を行なう印刷装置（プリンタ）やトナーを用いて印刷を行なう印刷装置などが広く用いられている。こうした印刷装置のカートリッジでは、インクやトナーなどの記録材料を収容した収容室を備えている。記録材料の残量管理は、印刷装置においては、重要な技術となっており、使用量を印刷装置側でソフトウェアによりカウントして管理するだけでなく、最近では、カートリッジにセンサを設けて、直接計測しようとするも行なわれている（例えば、特開 2 0 0 1 - 1 4 7 1 4 6 号公報参照）。

10

【 0 0 0 3 】

センサとしては、種々のタイプが考えられるが、検出しようとする記録材料が導電性のインクであれば、電気的な抵抗値によりインク残量を計測しても良いし、収容室内に設けた共振室にピエゾ素子のような電歪素子を設け、電歪素子の共振周波数を計測することで、共振室内の記録材料の有無を計測することも可能である。更に、インクなどの記録材料の温度、粘度、湿度、粒度、色相、残量、圧力などを計測することも考えられ、この場合には、それぞれの物理的性質に合わせて、専用のセンサを用いればよい。例えば、温度であればサーミスタや熱電対、圧力であれば圧力センサなどである。

【 0 0 0 4 】

20

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、かかるセンサを設けたカートリッジでは、センサによる検出の条件が固定的であり、検出の信頼性を十分に高めることができない場合があるという問題があった。例えば収容室内の記録材料の有無を検出するようなセンサを設けている場合、記録材料の組成を変更すると、最適な検出条件が変わる場合があり得るが、従来のカートリッジでは、こうした場合、検出用の回路構成を変更しなければ、検出の信頼性を十分に保証することはできなかった。かといってその都度回路構成を調整していたのでは、煩瑣な手間と高コストを招来してしまうという問題があった。

【 0 0 0 5 】

また、従来のカートリッジでは、検出の結果が、例えばインクの有無のように 2 値的なものである場合、検出回路が故障していても、いずれか一方の信号を出し続けてしまうと、故障であることを検出することが困難であった。このため、検出結果の信頼性を十分に評価することができないという問題も指摘されていた。

30

【 0 0 0 6 】

本発明の装置は、こうした問題を解決し、センサを備えたカートリッジにおいて、検出条件の変更に対応することを目的とする。

【 0 0 0 7 】

【課題を解決するための手段及びその作用・効果】

上記課題の少なくとも一部を解決する本発明の装置は、

印刷に用いる記録材料であるインクを収容した収容室と該収容室内に連通した共振室とを備え、印刷装置に搭載されるカートリッジであって、

40

前記インクの有無により相違する前記共振室の状態により共振状態が変化する圧電素子と、

前記圧電素子の振動に要する時間を計測する検出パルスの数を、検出条件の指定として、外部から受け付ける条件受付手段と、

前記圧電素子に励起用パルスを印加した上で、該励起用パルスに応動して振動する前記圧電素子の共振周波数を、該圧電素子が、前記検出条件として指定された検出パルスの数だけ振動するのに要する時間を用いて検出する検出手段と、

該検出の結果を出力する出力手段と

を備えたことを要旨としている。

50

## 【 0 0 0 8 】

かかるカートリッジは、収容室内の記録材料の状態を検出するセンサを備えており、外部からこのセンサによる検出の条件の指定を受けると、かかる指定された条件で検出を行なう。その上で、検出結果を出力する。従って、収容室内の記録材料の状態を検出する際、固定的な検出条件で検出を行なうのではなく、検出に適した条件の指定をうけて検出を行なうことができる。この結果、検出の精度を高めることができる。

## 【 0 0 1 1 】

更に、こうしたセンサとして、記録材料の状態により共振状態が変化する圧電素子を用いることもできる。この場合、圧電素子に、励起用パルスを印加した上で、励起用パルスに共振する圧電素子の振動を検出する構成とし、圧電素子の共振の状態から記録材料の状態を検出することができる。ここで、共振の状態とは、圧電素子の共振周波数として把握することができる。共振周波数は、圧電素子の1以上の振動に要する時間として検出することができる。

10

## 【 0 0 1 2 】

こうした圧電素子を用いたセンサを内蔵したカートリッジでは、検出の条件は、圧電素子の振動に要する時間を計測する振動の数の指定として具体化することができる。この場合、カートリッジは、指定された振動の数に要する時間を検出する。検出の結果は、無線通信により出力するものとする事ができる。

## 【 0 0 1 3 】

検出に用いる振動の数は、計測を開始する振動の位置と、計測を終了する振動の位置により指定することができる。振動に関するデータは、指定した振動の開始と終了の位置に基づいて、例えばその間に要する時間として決定するものとしても良い。

20

## 【 0 0 1 4 】

こうしたカートリッジとしては、収容室内に収容された記録材料の状態に対応したパラメータを記憶するメモリ備えるものも有用である。

## 【 0 0 1 5 】

こうしたカートリッジでは、検出条件の指定などは、無線通信より行なうものとする事ができる。そのために、カートリッジに、無線によりデータの授受を行なう無線通信手段を備えるものとするればよい。なお、検出結果も、無線により出力することができる。

## 【 0 0 1 6 】

こうした無線通信手段には、通信を行なうためのループ状のアンテナを備えることが一般的である。通信を行なう際には、このアンテナに起電力が誘起される。そこで、この起電力を利用して、カートリッジ内への給電を行なう構成としても良い。こうすれば、カートリッジ内に、バッテリーなどを備える必要がなく、構成を簡略することができる。

30

## 【 0 0 1 7 】

本発明のカートリッジを用いた印刷装置の発明は、印刷に用いる記録材料であるインクを収容した収容室と該収容室内に連通した共振室とを備えたカートリッジが搭載された印刷装置であって、

前記カートリッジは、

前記インクの有無により相違する前記共振室の状態により共振状態が変化する圧電素子と、

40

前記圧電素子の振動に要する時間を計測する検出パルスの数を、検出条件の指定として、外部から受け付ける条件受付手段と、

前記圧電素子に励起用パルスを印加した上で、該励起用パルスに共振して振動する前記圧電素子の共振周波数を、該圧電素子が、前記検出条件として指定された検出パルスの数だけ振動するのに要する時間を用いて検出する検出手段と、

該検出の結果を出力する出力手段と

が備えられ、

更に、当該印刷装置には、

前記検出の条件である前記検出パルスの数を指定する条件指定手段と、

50

前記カートリッジの出力手段から出力された検出結果を入力する入力手段と、  
該検出結果について判断する判断手段と  
を備えたことを要旨とする。

【0018】

この印刷装置では、カートリッジは印刷装置から指定された検出条件で記録材料の状態を検出し、その上で、検出結果を出力する。従って、収容室内の記録材料の状態を検出する際、固定的な検出条件で検出を行なうのではなく、検出に適した条件の指定を印刷装置から受けて検出を行なうことができる。この結果、検出の精度を高めることができ、印刷装置としての信頼性を確保することができる。

【0019】

また、印刷に用いる記録材料であるインクを収容した収容室と該収容室内に連通した共振室とを備えたカートリッジとの間で、情報をやり取りする方法として本発明捉えることもできる。この方法は、前記前記インクの有無により相違する前記共振室の状態により共振状態が変化する圧電素子を設け、

前記圧電素子の振動に要する時間を計測する検出パルスの数を、検出条件として、カートリッジの外部から指定し、

前記圧電素子に励起用パルスを印加した上で、該励起用パルスに応動して振動する前記圧電素子の共振周波数を、該圧電素子が、前記検出条件として指定された検出パルスの数だけ振動するのに要する時間を用いて検出し、

該検出の結果を、前記指定を行なった外部に出力し、

カートリッジとの間で情報をやり取りすること  
を要旨としている。

【0020】

かかる情報のやり取り方法によれば、センサの検出条件についてカートリッジの外部からこれを指定し、カートリッジ側からは、検出結果を出力する。この検出結果を受け取る側は、自らが指定した検出条件でなされた検出結果を受け取ることができる。

【0021】

【発明の実施の形態】

以下、本発明の実施の形態について説明する。図1は、発明の実施の形態としてのインクカートリッジ10とこのインクカートリッジ10を搭載するプリンタ20の送受信装置30との概略構成を示す説明図である。プラテン24により搬送される用紙Tに、印字ヘッド25からインクを吐出して印字を行なうプリンタ20の内部構成などについては省略するが、プリンタ20の内の制御装置22では、印刷に用いたインク量などのデータを演算しており、これを送受信装置30を介してインクカートリッジ10側に送信している。インクカートリッジ10との間のデータの送受信は、無線通信によっているが、有線でも差し支えない。無線通信の方式は、この実施の形態では、電磁誘導方式としたが、他の方式も採用可能である。

【0022】

インクカートリッジ10には、通信を制御する通信制御部12、メモリ14へのデータの読み書きを行なうメモリ制御部15、圧電素子を用いたセンサ17、このセンサ17の駆動とセンサ17を利用したインク残量の検出を行なうセンサ制御部19とを備える。センサ17を用いたインク残量の検出は、次の手順で行なわれる。センサ17は、インク収容室16に設けられた共振室18に装着されており、図示しない電極に駆動電圧を印加すると、圧電素子であるセンサ17は、歪み、変形する。この状態から、圧電素子に溜まった電荷を放電すると、歪みのエネルギーは解放され、素子は自由振動する。センサ17は、共振室18に臨んで設けられているので、この自由振動の周波数は、共振室18の共振周波数により規制される。共振室18の共振周波数は、共振室内にインクが存在する場合と、インクが存在しない場合で異なるから、共振周波数を検出すれば、共振室18内のインクの有無、ひいては、インクカートリッジ10におけるインク残量を知ることができる。

【0023】

図2は、センサ制御部19が行なう処理を、プリンタ20側の制御装置22の処理と対応づけて模式的に記載したフローチャートである。センサ制御部19は、実際にはゲートアレイなどを用いた回路により実現されるが、理解の便を図って、その処理内容をフローチャートに従って説明する。インク残量の検出は、プリンタ20の制御装置22からの指示に基づいて行なわれる(ステップS5)。このとき、制御装置22は、インク残量の検出の指示のみならず、検出条件(詳しくは後述)も指定する。カートリッジ10では、通信制御部12を介して、インク残量の検出指示および検出条件の指定を受け取る(ステップS10)。

#### 【0024】

検出条件の指定を受け取ったセンサ制御部19は、検出条件として、計測開始のパルスと終了の計測パルス数の設定を行なう(ステップS11)。上述したように、検出は共振周波数により行なうが、この計測を行なうセンサ17の振動として何パルス目を開始パルスとし、そこから何パルスに亘って計測を行なうか、という指定である。この例では、開始パルスとしては第1パルスが、計測パルス数としては、4パルスが指定される。もとより、開始パルスと終了パルスとを指定するものとしても良い(その場合は、終了パルスとしては第5パルスが指定されることになる)。共振によるセンサ17の振動と、計測の開始パルス、計測パルス数、終了パルスの関係などを、図3に模式的に示した。

#### 【0025】

検出条件の設定が完了すると、次に、センサ制御部19は、駆動パルスを、センサ17に出力する(ステップS12)。この結果、上述したように、圧電素子であるセンサ17は、振動を励起され、電圧の印加が失われた後は、共振室18の状態によって変化する共振周波数で共振する。そこで、センサ制御部19は、検出条件として設定された開始パルスを検出するまで待ち(ステップS13)、開始パルスを検出すると(図3、タイミングt1)、時間カウントを開始する(ステップS14)。

#### 【0026】

その後、センサ制御部19は、終了パルスを検出するまで待機し(ステップS15)、予め設定されたパルス数(実施例では4パルス)を検出すると、時間カウントを終了し、カウント値を出力する処理を行なう(ステップS16)。このとき、併せて検出が終了した位置(図3、タイミングt2)のパルス数も出力する。検出終了した位置のパルス数とは、開始パルス(この例では共振の第1パルス)に、計測に要したパルス数(この例では4パルス)を加えた値であり、図3に示した例では、第5パルスである。

#### 【0027】

センサ制御部19が、カウント値と検出パルス数とを、通信制御部12を介して出力すると、プリンタ20の制御装置22は、この検出結果を受け取り(ステップS20)、カウント値と共に受け取ったパルス数を調べて、予め指定した検出条件と合致しているかを判断する(ステップS30)。この例では、カートリッジ10側のセンサ制御部19から受け取るのは、終了パルスの位置に対応したパルス数なので、制御装置22は、自らが行った検出条件の指定(ステップS5)から終了パルスの位置を求め、これと受け取ったパルス数とを比較して、検出条件が合致しているか否かを判断するのである。もとより、開始パルスと終了パルスを指定して、検出結果と共に、検出に要したパルス数を受け取り、これを検証するようにしても差し支えない。

#### 【0028】

検出条件が合致していると判断できれば、検出は正常に行なわれた(ステップS40)と判断し、センサ17によるインク残量の検出結果を、その後の処理に利用する。例えば、検出結果が共振室18にもはやインクがない状況を示していれば、プリンタ20の制御装置22は、インク残量が共振室18のレベルを下回ったとして、その後のインク残量管理に用いるのである。他方、検出条件が合致していないと判断した場合には、検出にはエラーが、あったと判断し(ステップS50)、この検出結果をその後の処理には利用しない。

#### 【0029】

以上説明した本発明の実施の形態に拠れば、カートリッジ10では、収容室16内のインクの状態（ここではインクの有無）を検出することができ、しかもその検出をカートリッジ10外部のプリンタ20の制御装置22側から指定された条件で行なう。このため、検出条件が固定的なものになることがなく、状況の変化に柔軟に対応することができる。例えば、収容室16に収容するインクの組成を変更したことで、検出の最適条件が変わった場合などでも柔軟に対応することができる。更に、この実施の形態では、カートリッジ10とプリンタ20側のデータのやり取りは、無線通信により行なわれており、印刷のために移動するカートリッジ10との間で、接点の接触不良などのおそれがなく、安定にデータのやり取りを行なうことができる。なお、この実施の形態では、外部から指定された検出の条件に関連するデータを、検出結果と共に出力し、検出条件をしていた側（制御装置22）で検証を行なっているので、データ通信の信頼性も含めて、検出全体に関して、高い信頼性を確保することができるが、かかる構成は発明としては必須の要件ではない。

10

#### 【0030】

次に、本発明の実施例について説明する。第1実施例はインクジェットプリンタに適用したものである。図4は、このプリンタ200の動作に関与する部分を中心に、その構成を模式的に示す説明図である。また、図5は、プリンタ200の制御装置222を中心に、その電気的な構成を示す説明図である。図4に示したように、このプリンタ200は、給紙ユニット203から給紙されプラテン225によって搬送される用紙Tに、印字ヘッド211ないし216から、インク滴を吐出して、用紙T上に画像を形成する。プラテン225は、紙送り用モータ240からギヤトレイン241を介して伝達される駆動力により回転・駆動される。このプラテンの回転角度は、エンコーダ242により検出される。印字ヘッド211ないし216は、用紙Tの幅方向に往復動するキャリッジ210に設けられている。このキャリッジ210は、ステッピングモータ223により駆動される搬送用ベルト221に結合されている。搬送用ベルト221は、無端ベルトであり、ステッピングモータ223と、その反対側に設けられたプーリ229との間に架設されている。従って、ステッピングモータ223が回転すると、キャリッジ210は、搬送用ベルト221の移動に伴い、搬送用のガイド224に沿って往復動する。

20

#### 【0031】

次に、キャリッジ210に搭載された6色のインクカートリッジ111ないし116について説明する。6色のインクカートリッジ111ないし116は、基本的な構造は同一であり、その内部の収容室に収容されるインクの組成、即ち色が異なっている。インクカートリッジ111ないし116には、それぞれ黒色のインク（K）、シアンインク（C）、マゼンタインク（M）、イエロインク（Y）、ライトシアンインク（LC）、ライトマゼンタインク（LM）、が収容されている。ライトシアンインク（LC）、ライトマゼンタインク（LM）は、それぞれ、シアンインク（C）、マゼンタインク（M）より、その染料濃度において、1/4程度に調整された淡い色のインクである。これらのカートリッジ111ないし116には、後で詳しくその構成を説明する検出記憶モジュール121ないし126が取り付けられている。この検出記憶モジュール121ないし126は、無線通信により、プリンタ200側の制御装置222とデータの交換などを行なうことができる。第1実施例では、検出記憶モジュール121ないし126は、インクカートリッジ111ないし116の側面に取り付けられている。

30

40

#### 【0032】

これらの検出記憶モジュール121ないし126と無線によるデータ交換を行なうために、プリンタ200には、通信用の送受信部230が設けられている。送受信部230は、他の電子部品、例えば、紙送り用モータ240、ステッピングモータ223、エンコーダ242等と共に、制御装置222に接続されている。制御装置222には、この他、プリンタ200の前面に用意された操作パネル245の各種スイッチ247や、LED248も接続されている。

#### 【0033】

この制御装置222は、図5に示すように、プリンタ200全体の制御を司るCPU25

50

1、その制御プログラムを記憶したROM 252、データの一時保存に用いられるRAM 253、外部の機器とのインタフェースを司るPIO 254、時間を管理するためのタイマ 255、印字ヘッド 211ないし 216を駆動するためのデータを蓄える駆動バッファ 256などを備え、これらを、バス 257で相互に接続している。制御装置 222には、これらの回路素子の他、発振器 258や分配出力器 259なども設けられている。分配出力器 259は、発振器 258から出力されるパルス信号を、6つの印字ヘッド 211ないし 216のコモン端子に分配するものである。印字ヘッド 211ないし 216は、そのオン・オフ(インクを吐出する・しない)のデータを、駆動バッファ 256の側から受取り、分配出力器 259から駆動パルスを受け取った時点で、駆動バッファ 256の側から出力されたデータに従って、インクを対応するノズルから吐出する。

10

#### 【0034】

制御装置 222のPIO 254には、既に説明したステップングモータ 223、紙送り用モータ 240、エンコーダ 242、送受信部 230、操作パネル 245と共に、印刷すべき画像データをプリンタ 200に出力するコンピュータPCも接続されている。従って、印刷時には、コンピュータPCにおいて印刷すべき画像が特定され、そのラスタライズ、色変換、ハーフトニングなどの処理が行なわれたデータが、プリンタ 200に出力される。プリンタ 200は、キャリッジ 210の移動位置をステップングモータ 223の駆動量により検出しつつ、紙送りの位置をエンコーダ 242からのデータで確認し、これらに合わせて、コンピュータPCから受け取ったデータを、印字ヘッド 211ないし 216のノズルから吐出すべきインクのオン・オフのデータに展開し、駆動バッファ 256および分配出力器 259を駆動する。

20

#### 【0035】

制御装置 222は、PIO 254に接続された送受信部 230を介して、カートリッジ 111ないし 116に搭載された検出記憶モジュール 121ないし 126と、無線でデータのやり取りを行なうことができる。このために、送受信部 230には、PIO 254からの信号を所定周波数の交流信号に変換するRF変換部 231と、RF変換部 231からの交流信号を受けるループアンテナ 233が設けられている。ループアンテナ 233に交流信号を加えると、その近傍に同様のアンテナを配置すると、電磁誘導により、他方のアンテナに電気信号が励起される。本実施例では、無線による通信距離がプリンタ内部の距離に限られることから、電磁誘導を用いた無線通信手法を採用した。また、実施例では、無線通信に用いるアンテナは送受信側でそれぞれ一つずつ用意し、送信も受信も、同一のアンテナを用いているが、送信用アンテナと受信用アンテナを、少なくとも一方の側では分離して専用アンテナとすることも可能である。また、本実施例では、カートリッジ側の作動電力は、通信に使用しているアンテナ間の電磁誘導を用いて取得しているが、電力取得用のアンテナを別途単独で設けることも差し支えない。

30

#### 【0036】

次に、インクカートリッジ 111側の検出記憶モジュール 121の構成について説明する。図6は、検出記憶モジュール 121ないし 126の外観を正面および側面から示す図である。各インクカートリッジ 111ないし 116に搭載された検出記憶モジュール 121ないし 126は、内部に記憶されたID番号を除いてすべて同一なので、検出記憶モジュール 121について以下説明する。この検出記憶モジュール 121は、図示するように、薄いフィルム上の基板 131に金属の薄膜パターンとして形成されたアンテナ 133と、後述する各種機能を造り込んだ専用ICチップ 135と、インクの有無を検出するセンサモジュール 137と、これらを接続する配線パターン 139などから構成されている。

40

#### 【0037】

図7は、この検出記憶モジュール 121をインクカートリッジ 111に装着した状態を示す端面図である。図示するように、検出記憶モジュール 121は、接着剤または両面テープなどの接着層 141により、インクカートリッジ 111の側面に装着される。このとき、基板 131の裏面に設けられたセンサモジュール 137は、カートリッジ 111の側面に設けられた開口 143に嵌合する。センサモジュール 137の内部には、共振室 151

50

が形成されており、この共振室 151 の一側壁にセンサとして働く圧電素子 153 が貼付されている。

#### 【0038】

検出記憶モジュール 121 の内部構成について説明する。図 8 は、検出記憶モジュール 121 の内部構成を示すブロック図である。図示するように、この検出記憶モジュール 121 は、専用 IC チップ 135 内に、RF 回路 161、電源部 162、データ解析部 163、EEPROM 制御部 165、EEPROM 166、検出制御部 168、駆動制御部 170、アンプ 172、コンパレータ 174、発振器 175、カウンタ 176、出力部 178、二つのトランジスタ Tr1、Tr2、抵抗器 R1、R2 などから構成されている。

#### 【0039】

RF 回路 161 は、アンテナ 133 に電磁誘導により発生した交流信号を検波して入力する回路であり、検波により取り出した電力成分を電源部 162 に、信号成分をデータ解析部 163 に出力する。また、後述する出力部 178 からの信号を受取り、これを変調して交流信号とし、アンテナ 133 を介して、プリンタ 200 側の送受信部 230 に送信する機能も有する。電源部 162 は、RF 回路 161 から受け取った電力成分を用い、これを安定化して、専用 IC チップ 135 内部の電源およびセンサモジュール 137 の電源として出力する回路である。従って、インクカートリッジ 111 ないし 116 には、乾電池などの電源は搭載されていない。また、特に図示しなかったが、送受信部 230 から信号により電力が供給される時間がある程度限られている場合には、電源部 162 により生成された安定化電源を蓄えるコンデンサなどの電荷蓄積素子を設けることも有用である。電荷蓄積素子は、電源部 162 の前段に設けるものとしても良い。

#### 【0040】

データ解析部 163 は、RF 回路 161 から受け取った信号成分を解析し、大まかにはコマンドとデータを取り出す回路である。データ解析部 163 は、解析した結果に基づき、EEPROM 166 とのデータのやり取りを行なうか、センサモジュール 137 とのデータのやり取りを行なうかを制御している。データ解析部 163 は、データを解析した結果に従って、EEPROM 166 とのデータのやり取りやセンサモジュール 137 とのデータのやり取りなどを行なうが、そのために、やり取りの対象となってるインクカートリッジを識別する処理なども行なう必要が生じる。データ解析部 163 はこれらの処理も行なう。その処理の詳細については後述するが、基本的には、図 9 (a) (b) に示したように、キャリッジ 210 に搭載された各インクカートリッジが、送受信部 230 に対してどの位置にあるか、という情報と、各インクカートリッジに記憶された ID とのにより、インクカートリッジの識別を行なっている。図 9 (a) は、各インクカートリッジ 111 ないし 116 およびこれに装着された検出記憶モジュール 121 ないし 126 と、送受信部 230 との位置関係を、斜視により示す説明図であり、図 9 (b) は、更にインクカートリッジと送受信部 230 との関係を、両者の幅の観点から示す説明図である。

#### 【0041】

インクカートリッジを識別する処理を行なう場合、制御装置 222 は、キャリッジ 210 を、送受信部 230 の存在する側に搬送する。キャリッジ 210 が送受信部 230 と対向する位置は、印字範囲外に設けられている。図 9 に示したように、この実施例では、検出記憶モジュール 121 ないし 126 は、インクカートリッジ 111 ないし 116 の側面に装着されており、キャリッジ 210 が移動することで、最大 2 つの検出記憶モジュールが、送受信部 230 との送信可能範囲に入ることになる。この状態で、データ解析部 163 は、送受信部 230 を介して、制御装置 222 からの要求を受け、インクカートリッジの認識処理やメモリへのアクセスあるいはセンサモジュール 137 とのやり取りなどの処理を行なう。処理の詳細は、後でフローチャートを用いて説明する。

#### 【0042】

データをやり取りするインクカートリッジの特定を済ませた後、実際に EEPROM 166 との間でデータのやり取りを行なう場合、データ解析部 163 は、読み書きを行なうアドレス、読み書きのいずれを行なうかの指定、およびデータの書き込みの場合にはそのデ

10

20

30

40

50

ータを、EEPROM制御部165に渡す。これらの指定やデータを受け取ったEEPROM制御部165は、EEPROM166に対してアドレスと読み書きの指定とを出力し、データを書き込んだり、EEPROM166からデータを読み出すといった処理を行なう。

#### 【0043】

EEPROM166の内部のデータ構成を図10に示した。図10(a)に示したように、EEPROM166の内部は大きくは二つに分かれており、メモリ空間の前半は、インク残量などのデータが読み書きされるユーザメモリおよび分類コードが記憶される読み書き可能領域RAAである。またメモリ空間の後半は、インクカートリッジを特定するためのID情報が書き込まれた読出専用領域ROAである。

10

#### 【0044】

読出専用領域ROAに対する書き込みは、EEPROM166を備えた検出記憶モジュール121ないし126がインクカートリッジ111ないし116に取り付けられる前、例えば、検出記憶モジュールが製造される過程や、インクカートリッジが製造される過程で行なわれる。従って、プリンタ200の本体側からは、読み書き可能領域RAAに記憶されているデータに対しては、データの読み出しおよび書き込みの双方を実行し得るが、読出専用領域ROAに対しては、データの読み取りを実行し得るが、データの書き込みは実行することができない。

#### 【0045】

読み書き可能領域RAAのユーザメモリには、各インクカートリッジ111ないし116のインク残量情報などを書き込むために使用されており、インク残量情報をプリンタ200本体側で読み取り、残量が僅かになったときにユーザに対して警告を出すといった処理利用可能である。分類コードの記憶領域には、インクカートリッジの種類などを区別するための様々なコードが記憶されており、ユーザが独自にこれらのコードを使用することができる。

20

#### 【0046】

読出専用領域ROAに記憶されたID情報は、検出記憶モジュールが取り付けられるインクカートリッジに関する製造情報などである。ID情報としては、図10(b)に示したように、インクカートリッジ111ないし116が製造された年、月、日、時、分、秒、場所についての情報が記憶されている。これらは全て4~8bit程度の大きさの領域に書き込まれており、全体で40bit~70bit程度のメモリ領域を占有している。プリンタ200の電源投入直後などに、プリンタ200の制御装置222は、検出記憶モジュール121ないし126から各インクカートリッジ111ないし116の製造情報を含むID情報を読み取ることにより、例えば、インクカートリッジの有効期限が切れていたり残り僅かである場合に、ユーザに対して警告を出すことなどが可能である。

30

#### 【0047】

なお、検出記憶モジュール121のEEPROM166には、上記の情報以外の情報が適宜含まれていてもよい。また、EEPROM166は、全体が書き換え可能領域としてもよい。その場合、上述したインクカートリッジの製造情報などのID情報などは、EEPROM166をNAND型フラッシュROMなど電氣的に読み書き可能なメモリを採用して構成することも可能である。なお、本実施例では、EEPROM166としては、シリアルタイプのメモリを使用している。

40

#### 【0048】

他方、センサモジュール137との間でやり取りを行なう場合には、データ解析部163は、まずカウンタ176をクリアすると共に、検出条件を制御装置222から受取り、これを検出制御部168に設定する。検出制御部168は、この設定を受けて、センサモジュール137の圧電素子153から得られる信号の何発目(開始パルスという)から何発のパルスに亘って計測を行なうかの設定を行なう。次に、データ解析部163は、駆動制御部170に駆動信号の出力を指令する。駆動制御部170は、この指令を受けて、駆動信号をトランジスタTr1, Tr2に出力し、圧電素子153に駆動電圧を印加する。こ

50

の結果、圧電素子 153 に生じた共振を、アンプ 172 により増幅し、更にコンパレータ 174 に入力して、矩形のパルス信号に変換する。コンパレータ 174 は、アンプ 172 からの出力信号を所定の比較電圧  $V_{ref}$  と比較して、その大小に基づいて矩形波に変換する回路である。

【0049】

コンパレータ 174 からの信号を受けた検出制御部 168 は、予め設定された開始パルスから指定されたパルス数の期間、カウンタ 176 の SET 端子をアクティブにして、カウンタ 176 を作動させる。カウンタ 176 は、SET 端子がアクティブとされている間、発振器 175 からのパルスをカウントし、カウントし終わった値を、出力部 178 に出力する。出力部 178 は、検出制御部 168 から検出に用いた条件値を受け取っており、カウンタ 176 からのカウント値とこの剣検出の条件値とを、RF 回路 161 を介して、制御装置 222 側に出力する。検出の条件値とは、この実施例では、開始パルス数に計測に用いたパルス数を加えた値、即ち計測の終了パルスの位置に対応したパルス数（この実施例では、第 5 パルス）である。もとより、開始パルスおよび計測期間を示すパルス数をそのまま用いることも可能である。なお、出力部 178 は、データ解析部 163 に内蔵させてもよい。

10

【0050】

次に、プリンタ 200 の制御装置 222 が検出記憶モジュール 121 ないし 126 のデータ解析部 163 と共に行なうインクカートリッジ 111 の識別処理やメモリアクセスの処理の概要について説明する。図 11 は、プリンタ 200 側に設けられた制御装置 222 と各インクカートリッジ 111 ないし 116 に設けられた検出記憶モジュール 121 ないし 126 とが、送受信部 230 を介した通信を行ないつつ実行する処理の概要を示したフローチャートである。プリンタ 200 の制御装置 222 と検出記憶モジュール 121 ないし 126 のデータ解析部 163 とは、送受信部 230 を介して通信を行ないつつ、ID 情報読み取り処理（第 1 手順）、及び ID 情報以外の読み取り処理やインク残量情報の書き込み処理などであるメモリアクセス処理（第 2 手順）、更にはセンサモジュール 137 とのデータのやり取り（第 3 手順）などの各ステップを実行する。

20

【0051】

プリンタ 200 では、電源投入時、電源オン中にユーザがインクカートリッジ 111 ないし 116 の何れかを交換したとき、前回の通信処理を実行してから所定時間経過したとき等に、そのインクカートリッジの製造情報を読み取ったり、インク残量を EEPROM 166 の所定の領域に書き込んだり、読み取った処理などを実行する。これらの処理は、通常の印刷処理とは異なっており、送受信部 230 を介して、検出記憶モジュール 121 ないし 126 との通信を伴う処理である。

30

【0052】

このとき、検出記憶モジュール 121 ないし 126 との通信を行なうために、インクカートリッジ 111 ないし 116 を収容するキャリッジ 210 は、通常の印刷実行時の位置または右側非印字領域から離れて、送受信部 230 が存在する左側非印字領域へと移動される。キャリッジ 210 がこの左側非印字領域に移動されることによって、送受信部 230 の近傍に至った検出記憶モジュールでは、送受信部 230 のループアンテナ 233 からの交流信号を、アンテナ 133 を介して受け取る。電源部 162 は、この交流信号から電力を取り出し、安定化した電源店圧を内部の各制御部、回路素子に供給する。この結果、検出記憶モジュールの各制御部、回路素子は、処理を行なうことが可能になる。

40

【0053】

こうして送受信部 230 と各検出記憶モジュール 121 ないし 126 との通信を伴う処理ルーチンが開始されると、まず、プリンタ 200 側の制御装置 222 にて、電源オン要求が発生したか否かを判定する（ステップ S100）。すなわち、インクジェットプリンタ 200 に電源が投入され、その作動が開始された直後であるか否かの判定を行なう。電源オン要求が発生したと判定した場合には（ステップ S100：Yes）、第 1 手順すなわち検出記憶モジュール 121 ないし 126 からの ID 情報を読み取る手順を開始する（ス

50

ステップ S 1 0 4 以下)。

【 0 0 5 4 】

制御装置 2 2 2 は、電源オン要求が発生していないと判定した場合には (ステップ S 1 0 0 : N o )、プリンタ 2 0 0 が通常の印刷処理を実行中であると判断し、次にインクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 の交換要求が発生したか否かを判定する (ステップ S 1 0 2 )。インクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 の交換要求は、例えば、プリンタ 2 0 0 の電源が投入されている状態でユーザが操作パネル 2 4 5 上のインクカートリッジ交換ボタン 2 4 7 を押すことにより生じる。このとき、プリンタ 2 0 0 は、通常の印刷処理モードを中断してインクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 の何れかの交換を行なうが、交換要求自体は、インクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 の交換後に発生する。

10

【 0 0 5 5 】

制御装置 2 2 2 は、インクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 の交換要求が発生したと判定した場合には (ステップ S 1 0 2 : Y e s )、第 1 手順、すなわち交換されたインクカートリッジに設けられた記憶素子からの ID 情報を読み取る手順を開始する (ステップ S 1 0 4 )。一方、インクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 交換要求が発生していない (ステップ S 1 0 2 : N o ) と判定した場合には、電源投入時などに各検出記憶モジュール 1 2 1 ないし 1 2 6 の ID 情報を既に正常に読み取っていると判断して、次にアクセスの対象について判断する処理を行なう (ステップ S 1 5 0 )。アクセスの対象は、本実施例のインクカートリッジでは、E E P R O M 1 6 6 とセンサモジュール 1 3 7 とが存在する。そこで、メモリへのアクセスが指示されていると判断した場合には (ステップ S 1 5 0 : メモリ)、上述した第 2 手順、すなわち検出記憶モジュール 1 2 1 ないし 1 2 6 とのメモリアクセス処理を開始する (ステップ S 2 0 0 )。他方、アクセスの対象がセンサモジュール 1 3 7 であると判断した場合には (ステップ S 1 5 0 : センサ)、センサモジュール 1 3 7 から検出結果を読み取る第 3 手順を実行する。

20

【 0 0 5 6 】

次に第 1 ないし第 3 手順の各々について説明する。上述したように、第 1 手順は、制御装置 2 2 2 が、プリンタにおける電源オン要求やインクカートリッジ交換要求を検出した場合に実行される。第 1 手順では、まず検出記憶モジュール 1 2 1 ないし 1 2 6 からの ID 情報読み取り (ステップ S 1 0 4 )、次に、アンチコリジョン処理を実行する (ステップ S 1 0 6 )。アンチコリジョン処理とは、いまだ各検出記憶モジュール 1 2 1 ないし 1 2 6 からそれぞれの ID 情報を取得していない場合に、各素子から ID 情報読み取り処理を行なう際に混信が発生することを防止するための処理である。このアンチコリジョン処理が途中で失敗した場合は、再度始めからアンチコリジョン処理を実行することとすればよい。無線通信を用いた本実施例の場合、送受信部 2 3 0 は、常に複数の検出記憶モジュール (この実施例では二つの検出記憶モジュール) と通信が可能であり、かつ通信を開始した時点では、キャリアッジ 2 1 0 に搭載されているインクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 に装着された検出記憶モジュール 1 2 1 ないし 1 2 6 の ID 情報を、制御装置 2 2 2 は知らないため、混信を防止するアンチコリジョン処理が必要となる。アンチコリジョン処理の詳細については、ここでは説明しないが、基本的には、ID 情報の一部を送受信部 2 3 0 から出力し、ID 情報の一部が一致する検出記憶モジュールのみが応答を返し、他の検出記憶モジュールはスリープモードに入ること、通信可能範囲に存在するインクカートリッジの検出記憶モジュールの ID 情報を特定し、一致する検出記憶モジュールとの通信を確立する。

30

40

【 0 0 5 7 】

アンチコリジョン処理が終了した場合、制御装置 2 2 2 は、データ解析部 1 6 3 を介して、各検出記憶モジュール 1 2 1 ないし 1 2 6 から ID 情報を読み取る処理を実行する (ステップ S 1 0 8 )。ID 情報を読み取るこの処理が終了した場合、とりあえず本通信処理ルーチンを終了する場合と、引き続いて第 2 手順を実行する場合とがある。

【 0 0 5 8 】

第 2 手順を開始する場合について説明する。第 2 手順を開始する場合、制御装置 2 2 2 は

50

、メモリアクセスを開始するものとし（ステップS200）、続けてアクティブモードコマンドを、各検出記憶モジュール121ないし126に向けて発行する（ステップS202）。アクティブモードコマンドとは、各検出記憶モジュール121ないし126に対しそれぞれのID情報を随伴させて発行するコマンドであり、各検出記憶モジュール121ないし126のデータ解析部163は、受信したID情報を照合して自身のID情報と一致した場合のみ、アクセス準備完了の応答信号ACKを、制御装置222に送信する。

#### 【0059】

制御装置222は、検出記憶モジュール121ないし126からアクティブモードコマンドに対する応答信号ACKを得ると、各検出記憶モジュール121ないし126に対するメモリアクセス処理を実行する（ステップS204）。このメモリアクセス処理は、EEPROM166へのデータの書き込みか、あるいはEEPROM166からのデータの読み出しの処理である。いずれの場合も、EEPROM制御部165側からは、制御装置222が指定したメモリのアドレスを伴ってアクセスが行なわれる。EEPROM制御部165は、このアドレスと読み書きのいずれであるかの指示に従って、EEPROM166の該当するアドレスを読み書きする。EEPROM166へのメモリアクセスが完了すると、EEPROM制御部165は、アクセス完了を示す応答信号ACKとアクセスしたアドレスとを、データ解析部163を介して制御装置222に送信する。以上で第2の手順は完了し、各検出記憶モジュール121ないし126に対するインク残量情報の書き込みなどが終了する。

#### 【0060】

次に、第3の手順について説明する。第3手順では、センサモジュール137へのアクセスを開始し（ステップS300）、メモリアクセスの場合と同様、まずアクティブモードコマンドAMCの発行を行なう（ステップS302）。アクティブモードコマンドを受け取ったインクカートリッジ111ないし116のうち、アクティブモードコマンドに随伴したID情報が一致したカートリッジは、応答信号AC形を返送し、その後の処理を受け付ける状態に移行する。この様子を図12のタイミングチャートに示した。図12最上段DATは、制御装置222側と検出記憶モジュール121側とのデータのやり取りを示す。また、アクティブモードACMは、これがハイレベルに反転すれば、その検出記憶モジュール121がアクティブモードになったことを示している。

#### 【0061】

アクティブモードコマンドを出力して、いずれかの検出記憶モジュールをアクティブにすると、制御装置222は、次に検出条件DNの指定を、そのインクカートリッジに送信する（ステップS304）。検出条件DNを指定するデータが受け取られ、応答信号ACKが戻ってくると、制御装置222は、次に検出の指示DCを出力する（ステップS306）。なお、検出の指示DCは、検出条件の指定に含めることも可能である。

#### 【0062】

検出の指示DCがなされると、図8に示したように、データ解析部163は、カウンタ176に対するクリア信号CLRを出力し、カウンタ176を値0にリセットする。次に、データ解析部163は、駆動制御部170に駆動指示DRVを出力する。この駆動指示DRVを受けて、駆動制御部170はトランジスタTr1, Tr2を駆動する。この実施例では、図13に示すように、駆動指示DRVは、充電用のトランジスタTr1をオン状態にして圧電素子153に電圧を印加し、所定時間後にこのトランジスタTr1をオフにして、放電用のトランジスタTr2をオン状態とし、所定時間後にこのトランジスタTr2をオンにするというサイクルを2回実行する信号である。圧電素子153に印加される電圧は、電源部162により供給される電圧であり、その充電の勾配は、抵抗器R1により制限されている。また、圧電素子153に蓄積された電荷は、トランジスタTr2を介して放電されるが、この放電の勾配は、抵抗器R2により制限される。トランジスタTr1, Tr2のオン・オフの間隔は、圧電素子153に生じる振動の周波数が、センサモジュール137内の共振室151の共振周波数に近くなるように設定されている。

#### 【0063】

駆動制御部 170 による充電と放電が行なわれる結果、圧電素子 153 は、共振室 151 の共振周波数で振動し、圧電素子 153 の電極にはこの振動による電圧が発生する。この振動は、基本的には、共振室 151 の性質から決まる共振周波数となる。共振室 151 の性質とは、ここでは、共振室 151 内のインクの充満の程度である。共振室 151 内にインクが充満している場合には、この実施例では、共振周波数はおよそ 90 KHz であり、共振室 151 内のインクが印刷と共に消費されて空になった場合にて、およそ 110 KHz であった。もとよりこうした共振周波数は、共振室 151 の大きさや内壁の性質（撥水性など）によって変化する。従って、インクカートリッジのタイプ毎に測定しておけばよい。なお、インクカートリッジにインクを充填する前（共振室 151 内は空）の共振周波数と、一旦充填されたインクが消費されて共振室 151 内が空になった場合の共振周波数は異なっている。これは、インクが消費されても共振室 151 内周面などにはインクが付着して残っているためと考えられる。このため、圧電素子 153 の振動の周波数から共振室 151 内のインクの残量の状態を検出するには、その検出条件は、かなりの制約を受けることがある。

10

## 【0064】

圧電素子 153 は、上述したように、印加電圧による強制振動を起因として、共振室 151 の共振周波数に従った周波数で振動する。かかる振動をアンプ 172 により増幅し、コンパレータ 174 に入力し、比較電圧  $V_{ref}$  と比較する。この結果、コンパレータ 174 は、圧電素子 153 の振動数の矩形波信号 COMP を出力する（図 12 参照）。検出制御部 168 は、この矩形波信号 COMP を入力し、これと予め指定を受けた検出条件（開始パルスと計測に用いたパルス数）とから、カウンタ 176 を動作させる期間を指定するセット信号 SET を生成する。図 12 に示した例では、開始パルスは第 1 番目のパルス、計測を行なう期間は 4 パルス分であることから、検出期間 SET は、第 1 番目のパルスの立ち上がりから第 5 番目のパルスの立ち上がりまで、即ち矩形波信号 COMP で 4 パルス分、ということになる。

20

## 【0065】

この信号 SET が出力されている間、カウンタ 176 は発振器 175 の出力する高い周波数のパルスを利用して、これをカウントする。共振周波数が異なれば、4 つ分のパルスの時間は異なるから、終了パルスを検出して検出制御部 168 が出力するセット信号 SET が反転するまでにカウンタ 176 がカウントアップしたカウント値 CNT は、共振周波数によって異なることになる。このカウント値 CNT は、出力部 178 を介して、プリンタ 200 の制御装置 222 に出力される。このとき、カウント値 CNT のみならず、検出条件に対応しデータも出力部 178 は制御装置 222 側へ出力する。本実施例では、終了パルスの番号（ここでは第 5 パルス）を出力している。もとより、指定された検出条件そのもの、つまり開始パルスの番号（ここでは第 1 パルス）と、測定に用いたパルス数（ここでは 4 パルス分）とを出力するものとしても良い。

30

## 【0066】

制御装置 222 は、検出結果であるカウント値 CNT と、検出条件（開始パルスの番号と測定パルス数）を受け取り、このカウント値 CNT に基づいて、インク残量を判定する。実際には、共振室 151 にインクが存在するか否かの判断を行なうことになる。カウント値 CNT が、予め定めた判定値より大きければインクがあると判断し、判定値以下であればインクがないと判断するのである。この結果、プリンタ 200 の制御装置 222 は、印字ヘッド 211 ないし 216 から吐出されるインク滴の数をソフトウェアでカウントして、インク消費量を管理しているが、その管理の値と現実のインクカートリッジ 111 ないし 116 内の検出記憶モジュール 121 ないし 126 から得られた共振室 151 内のインクの有無の情報とを用いて、インクカートリッジ 111 ないし 116 内のインクの現在量を正確に管理することが可能となる。

40

## 【0067】

インク吐出量をカウントしてインク残量を管理する場合、印字ヘッド 211 ないし 216 から一度に吐出されるインク量は、そのノズル径の加工上のバラツキや、インクの粘性の

50

パラッキ、使用時のインク温度などにより、インク残量の計算値は、現実の残量と少しずつずれてくる。検出記憶モジュール121ないし126は、インクカートリッジ111ないし116においてインクがおよそ1/2消費された場合に共振室151内のインクが空になるように配置されている。従って、検出記憶モジュール121ないし126からのインクの有無に関する判断が、インク有りからインクなしに切り替った時点を検出し、この時点で、ソフトウェアでカウントしてきたインク消費量を校正すれば、インク消費量を正確に管理することが可能となる。校正は、単にインク消費量を、検出記憶モジュール121ないし126からの検出結果を利用して1/2にリセットするものとしてもよい、それまでソフトウェアのカウントの程度を補正するといった手法で行なってもよい。この結果、インクカートリッジ111ないし116におけるインクエンド（カートリッジ内のインクが完全になくなるタイミング）を正確に算出することが可能となる。従って、インクエンドによる交換を指示したインクカートリッジ内に未使用のインクが所定量残っており、資源を無駄にすることはない。また、インクエンドの検出前にインクカートリッジ内のインクがなくなってしまう、いわゆる空打ちをして、印字ヘッド211ないし216が損傷を被るということも生じにくい。

#### 【0068】

しかも、本実施例のプリンタ200では、検出結果であるカウント値CNTのみならず、検出条件に関連した値（終了パルス数）を検出記憶モジュール121ないし126から制御装置222に返すので、制御装置222は、自分が指定した検出条件で正しく検出が行なわれたか否かを検証することができる。制御装置222が指定した検出条件で検出が行なわれていないと判断した場合には、検出結果であるカウント値CNTは信頼することができないので、これを用いたインクの有無の判定や、ひいてはその判断に従うインク消費量の校正なども行なわない。あるいは行なう場合でも、限定的に利用したり、使用者に対して警告を出してから、校正するということも可能である。もとより、検出条件が一致しない場合には、インクカートリッジにおける検出記憶モジュールの故障とみなして、使用者にインクカートリッジの交換などの警告を併せて行なってもよい。

#### 【0069】

以上、インクカートリッジ111ないし116に設けられた検出記憶モジュール121ないし126と送受信部との第1手順通信処理ないし第3手順について説明したが、それぞれ各検出記憶モジュール121ないし126との通信処理は、左端の検出記憶モジュール121から右端の検出記憶モジュール126へと順次1つずつ行なわれる。その際、キャリアッジ210は、インクカートリッジの幅1つ分ずつ順次移動しては停止する。停止した際、各インクカートリッジの検出記憶モジュールとの通信処理が行なわれる。もとより、本実施例の送受信部230のように、その幅が、インクカートリッジほぼ2つ分に対向する大きさである場合は、インクカートリッジ2つ分ずつ合計3回移動・停止し、各位置で検出記憶モジュール2つずつと通信処理を行なうこととすれば、キャリアッジ210の移動・位置決め動作が少なく済むのでより好ましい。この場合でも、制御装置222は、アンチコリジョンの処理を行なっているので、複数個のインクカートリッジのやり取りが混信することはない。

#### 【0070】

以上、本発明の実施の形態と実施例とについて説明したが、本発明はこうした実施の形態および実施例に何等限定されるものではなく、本発明の要旨を逸脱しない範囲内において、更に種々なる形態で実施し得ることは勿論である。例えば、本実施例の検出記憶モジュール121は、インクジェットプリンタのインクカートリッジのみならず、トナーカートリッジなどにも適用することができる。また、検出記憶モジュール121は、カートリッジの底面や上面に設けることも可能である。上面に設けた場合には、送受信部230の配置の自由度が高く、全体の構成が簡略となる。なお、検出記憶モジュール121をインクカートリッジ111の上面に設ける場合でも、インク収容室のしきり方を設定すれば、インクエンド付近や、インク消費量が1/2のあたりなど、インク有無を検出するインク残量を自由に設定することができる。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 7 1 】

更に、上記実施例では、インクの有無の検出は、インク消費量が略 1 / 2 となるあたりで行なうものとしたが、インクエンドの近傍で行なっても良いし、インク消費量のもっと少ない時点（インク残量の多い時点）で行なってもよい。また、外部から指定される検出条件は、本実施例では、圧電素子 1 5 3 を用いたことから、その開始パルスや終了パルス、あるいは検出期間に相当するパルス数などに関連のある条件として設定したが、検出を行なうタイミング（時刻やインターバル、電源投入時など）、検出回数、など様々な条件を設定することができる。またこれらの条件に対してカートリッジ側が返答するデータとしては、条件一部をそのまま用いても良いし、予め決められた対応によるコードなどを用いてもよい。なお、検出条件に対応したデータを出力しないものとして差し支えない。

10

## 【 0 0 7 2 】

上記の実施例では、インク有無の検出は、ハードウェアロジックにより実現しているが、CPUを用い、ソフトウェアにより同様の処理を行なうことも可能である。この場合には、カウンタ 1 7 6 がカウントした値を制御装置 2 2 2 側に送信する構成に代えて、インクの有無の判断自体を検出記憶モジュール 1 2 1 側で行ない、インクの有無の判定結果のみを制御装置 2 2 2 側に送信する構成とすることも可能である。

## 【 図面の簡単な説明 】

【 図 1 】 本発明の実施の態様としてのカートリッジ 1 0 の概略構成を示す説明図である。

【 図 2 】 本発明の実施の態様としてのカートリッジ側とプリンタ側の処理とを関連付けて示すフローチャートである。

20

【 図 3 】 本発明の実施の態様におけるインクの有無の検出の原理について説明する説明図である。

【 図 4 】 本発明の一実施例としてのプリンタ 2 0 0 の内部構成を示す概略構成図である。

【 図 5 】 実施例のプリンタ 2 0 0 における制御装置 2 2 2 の内部構成を示すブロック図である。

【 図 6 】 実施例の検出記憶モジュール 1 2 1 の外観を示す説明図である。

【 図 7 】 実施例のインクカートリッジ 1 1 1 への検出記憶モジュール 1 2 1 の取り付け状態を示す説明図である。

【 図 8 】 検出記憶モジュール 1 2 1 の内部構成を示すブロック図である。

【 図 9 】 キャリッジ 2 1 0 に搭載されたインクカートリッジ 1 1 1 ないし 1 1 6 と送受信部 2 3 0 との関係を示す説明図である。

30

【 図 1 0 】 検出記憶モジュール 1 2 1 における E E P R O M 1 6 6 の内部に記憶された情報を示す説明図である。

【 図 1 1 】 検出記憶モジュール 1 2 1 における処理の概要を示すフローチャートである。

【 図 1 2 】 第 3 手順における各部の動作を示すタイミングチャートである。

【 図 1 3 】 駆動指示 D R I V により実際に圧電素子 1 5 3 に印加される電圧と圧電素子 1 5 3 の振動状態を示す説明図である。

## 【 符号の説明 】

1 0 ... インクカートリッジ

1 2 ... 通信制御部

40

1 4 ... メモリ

1 5 ... メモリ制御部

1 6 ... インク収容室

1 7 ... センサ

1 8 ... 共振室

1 9 ... センサ制御部

2 0 ... プリンタ

2 2 ... 制御装置

2 4 ... プラテン

2 5 ... 印字ヘッド

50

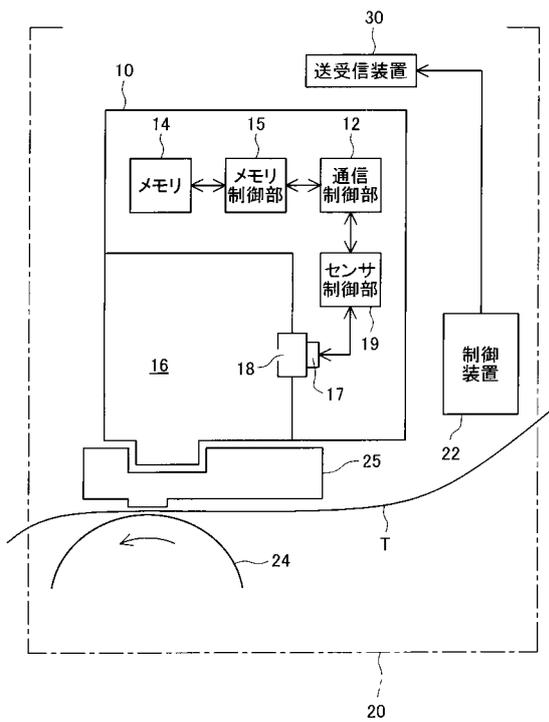
3 0 ...送受信装置	
1 1 1 ~ 1 1 6 ...インクカートリッジ	
1 2 1 ~ 1 2 6 ...検出記憶モジュール	
1 3 1 ...基板	
1 3 3 ...アンテナ	
1 3 5 ...専用 I C チップ	
1 3 7 ...センサモジュール	
1 3 9 ...配線パターン	
1 4 1 ...接着層	
1 5 1 ...共振室	10
1 5 3 ...圧電素子	
1 6 1 ... R F 回路	
1 6 2 ...電源部	
1 6 3 ...データ解析部	
1 6 5 ... E E P R O M 制御部	
1 6 6 ... E E P R O M	
1 6 8 ...検出制御部	
1 7 0 ...駆動制御部	
1 7 2 ...アンプ	
1 7 4 ...コンパレータ	20
1 7 5 ...発振器	
1 7 6 ...カウンタ	
1 7 8 ...出力部	
2 0 0 ...インクジェットプリンタ	
2 0 3 ...給紙ユニット	
2 1 0 ...キャリッジ	
2 1 1 ...印字ヘッド	
2 2 1 ...搬送用ベルト	
2 2 2 ...制御装置	
2 2 3 ...ステッピングモータ	30
2 2 4 ...ガイド	
2 2 5 ...プラテン	
2 2 9 ...プーリ	
2 3 0 ...送受信部	
2 3 1 ... R F 変換部	
2 3 3 ...ループアンテナ	
2 4 0 ...紙送り用モータ	
2 4 1 ...ギヤトレイン	
2 4 2 ...エンコーダ	
2 4 5 ...操作パネル	40
2 4 7 ...各種スイッチ (インクカートリッジ交換ボタン)	
2 4 8 ... L E D	
2 5 1 ... C P U	
2 5 2 ... R O M	
2 5 3 ... R A M	
2 5 4 ... P I O	
2 5 5 ...タイマ	
2 5 6 ...駆動バッファ	
2 5 7 ...バス	50

- 258 ... 発振器
- 259 ... 分配出力器
- AC ... 応答信号
- ACK ... 応答信号
- ACM ... アクティブモード
- AMC ... アクティブモードコマンド
- CLR ... クリア信号
- COMP ... 矩形波信号
- DC ... 指示
- DN ... 検出条件
- DRV ... 駆動指示
- DRV ... 駆動信号
- PC ... コンピュータ
- R1 ... 抵抗器
- R2 ... 抵抗器
- RAA ... 読み書き可能領域
- ROA ... 読出専用領域
- SET ... セット信号
- T ... 用紙
- Tr1 ... トランジスタ
- Tr2 ... トランジスタ
- Vref ... 比較電圧

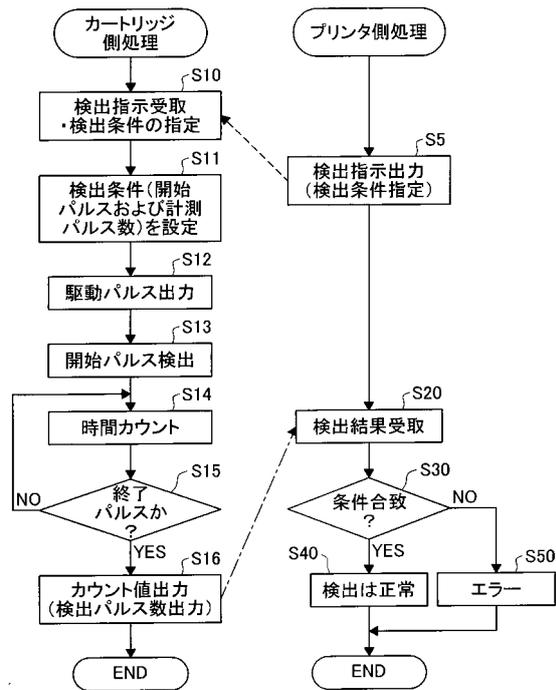
10

20

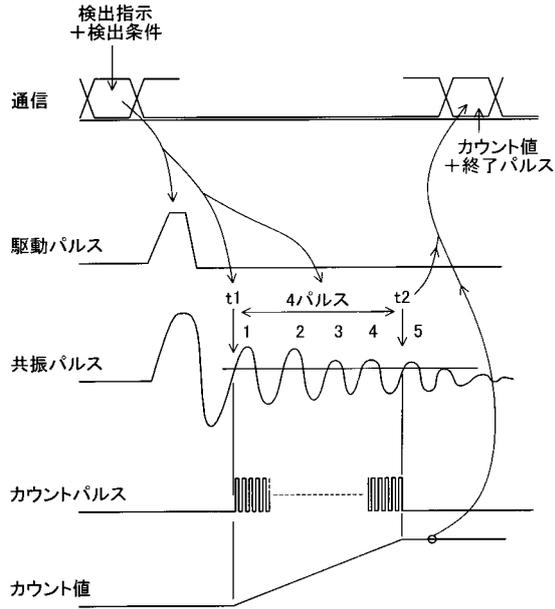
【図1】



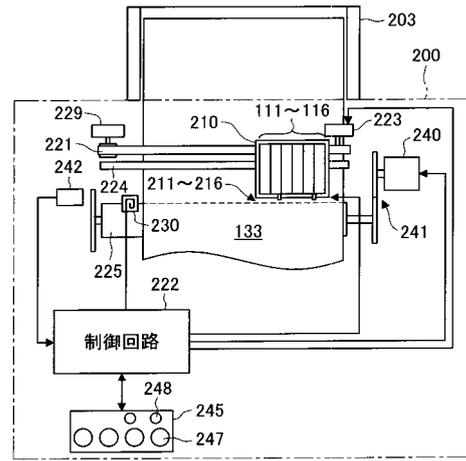
【図2】



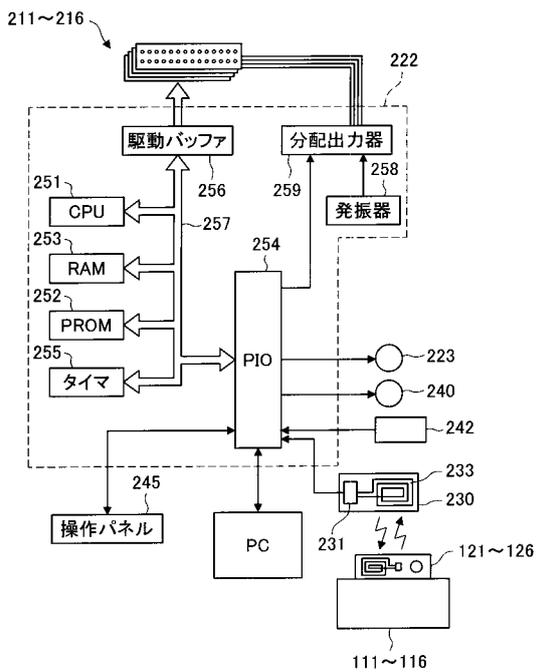
【図3】



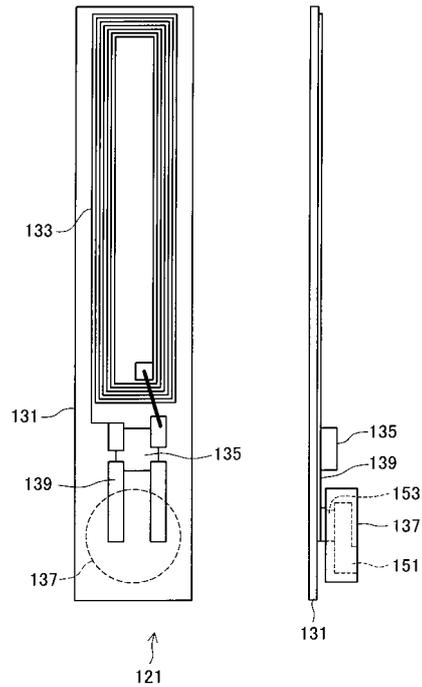
【図4】



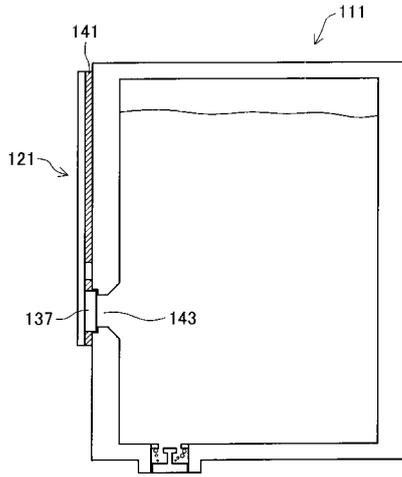
【図5】



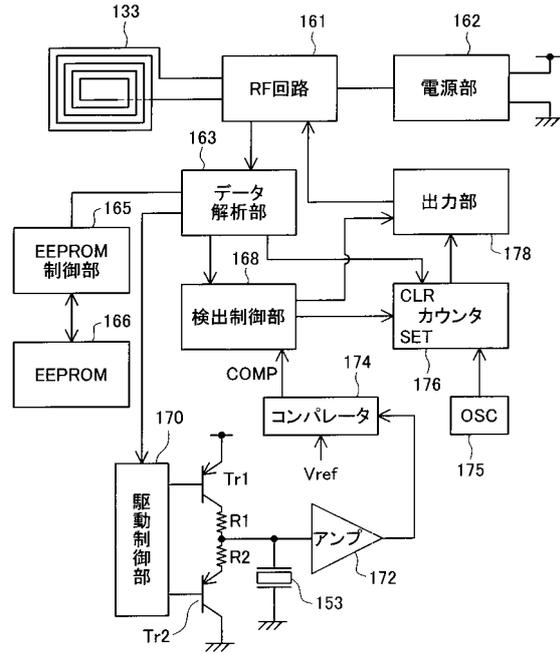
【図6】



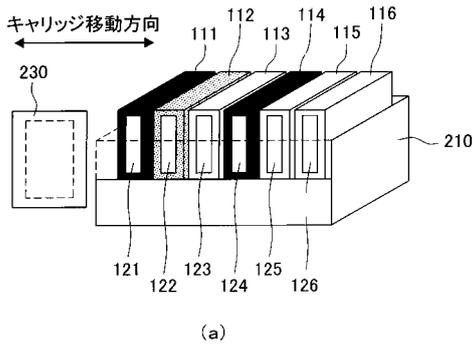
【図7】



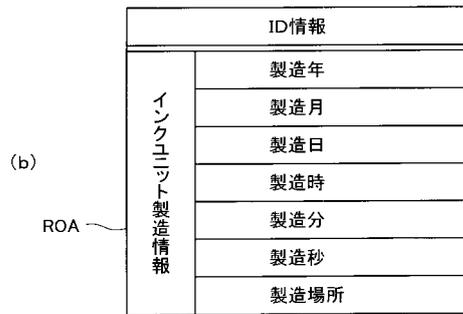
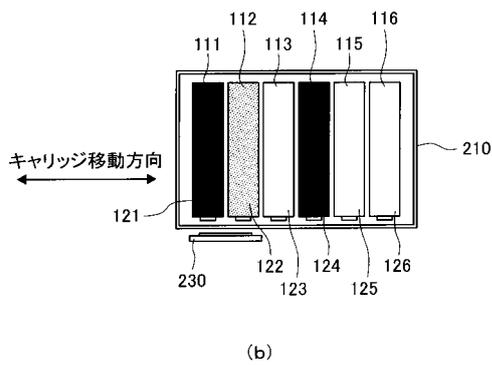
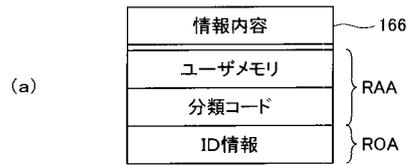
【図8】



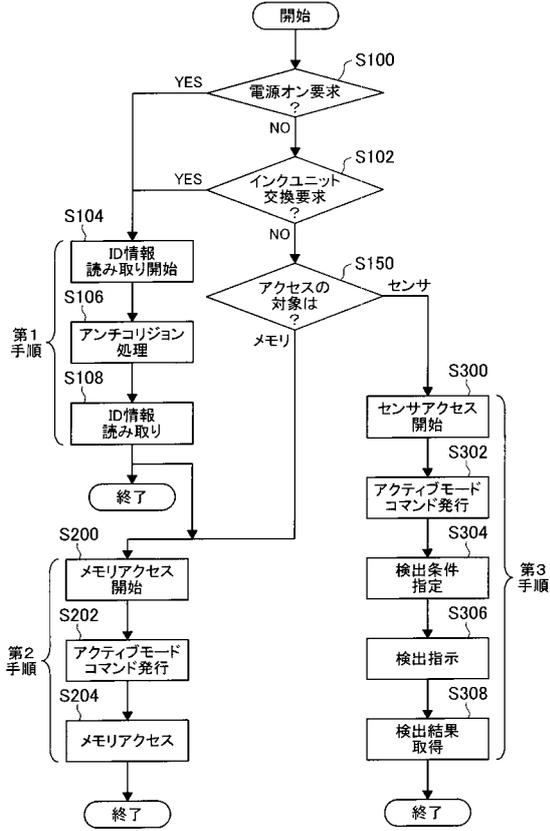
【図9】



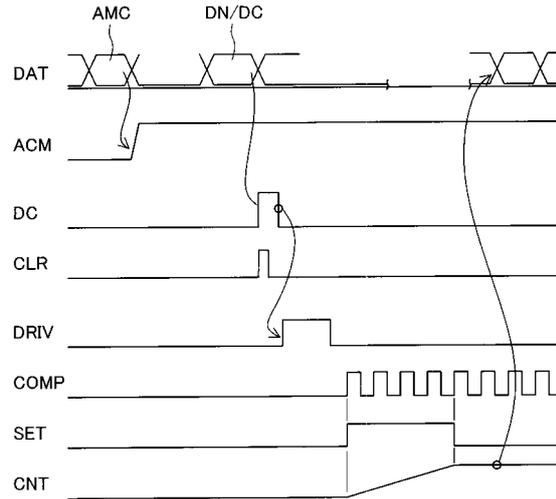
【図10】



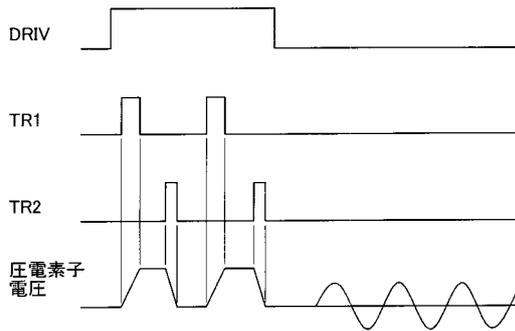
【図11】



【図12】



【図13】



---

フロントページの続き

- (56)参考文献 特開2002-154223(JP,A)  
特開2002-113882(JP,A)  
特開2001-100599(JP,A)  
特開2000-246921(JP,A)  
特開平11-286121(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

B41J 2/175  
G01F 23/28  
G03G 15/08  
H04N 1/00