

【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 1 区分

【発行日】平成 29 年 9 月 7 日 (2017.9.7)

【公開番号】特開 2016-38284 (P2016-38284A)

【公開日】平成 28 年 3 月 22 日 (2016.3.22)

【年通号数】公開・登録公報 2016-017

【出願番号】特願 2014-161422 (P2014-161422)

【国際特許分類】

G 0 1 B 11/06 (2006.01)

G 0 1 B 11/24 (2006.01)

G 0 1 B 9/02 (2006.01)

B 0 5 C 11/00 (2006.01)

【F I】

G 0 1 B 11/06 G

G 0 1 B 11/24 D

G 0 1 B 9/02

B 0 5 C 11/00

【手続補正書】

【提出日】平成 29 年 7 月 26 日 (2017.7.26)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 9】

C C D カメラ 3 0 は、ハーフミラー 1 8 および結像レンズ 2 8 (図 1) から構成される観察光学系 2 5 によって観察される干渉光を撮影する。Z ステージが移動し始め、定速状態になると、取込装置 4 2 は、C C D カメラ 3 0 が撮影した画像のサンプリングを開始する。Z ステージは予め定められた速度 v ($\mu\text{m}/\text{秒}$) で移動する。Z ステージの移動速度 v ($\mu\text{m}/\text{秒}$) は次のように定める。白色光の中心波長を (μm) とし、C C D カメラ 3 0 の垂直同期信号の周波数を F (Hz) とすると、移動速度 v ($\mu\text{m}/\text{秒}$) は、画像のサンプリング周期 $1/F$ (秒) の間に Z ステージが / 8 (μm) だけ移動するように定められる。この移動速度 v は白色光の位相増分で / 2 に相当しており、ナイキスト原理を満たしている。位相を / 2 ずつ変化させることにより、干渉光強度のピークを容易に検出することができる。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 7 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 7 7】

図 1 2 を参照して、中央処理部 4 8 は、最新の谷候補の画像番号 $p_{min}(x, y)$ と画像番号 i との差 w を算出する。この差 w は、最新の谷候補の画像番号 $p_{min}(x, y)$ から画像番号 i までの画像数に相当する。中央処理部 4 8 は、画像数 w と閾値 T_w とを比較する。画像数 w は閾値 T_w より大きい場合、中央処理部 4 8 は、 $p_{min}(x, y)$ を谷の画像番号に確定する。