

【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26年7月24日(2014.7.24)

【公開番号】特開2013-33028(P2013-33028A)

【公開日】平成25年2月14日(2013.2.14)

【年通号数】公開・登録公報2013-008

【出願番号】特願2012-129946(P2012-129946)

【国際特許分類】

**G 01 N 21/958 (2006.01)**

【F I】

**G 01 N 21/958**

【手続補正書】

【提出日】平成26年6月9日(2014.6.9)

【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】請求項4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項4】

前記気泡サイズ情報生成手段は、前記検査画像情報から得られる前記暗リングを横切る前記ラインセンサカメラの副走査方向の濃淡値プロファイルから前記気泡サイズ情報を生成する請求項1または2記載の貼り合せ板状体検査装置。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0021

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0021】

図6において、処理ユニット70は、照明ユニット51からの照明がなされている状態で、移動機構60によってセンサパネルアッセンブリ10を移動させて、ランセンサカメラ50がセンサパネルアッセンブリ10を光学的に走査するよう制御する(S11)。その過程で、ラインセンサカメラ50の撮影領域ECがカバーガラス12の透光領域12aに対応する部分を移動する際には、センサパネル11の表面に所定角度θを持って斜めに入射する(図3A参照)照明ユニット51からの照明光RL1が、例えば、図7～図9に示すように、センサパネル11(透光領域)、接着剤13及びカバーガラス12(透光領域12a)内を屈折しつつ通過して反射板52に達する。そして、その照明光RL1が反射板52で乱反射してその反射光の一部が照明光RL2としてセンサパネルアッセンブリ10のカバーガラス12(透光領域12a)側からラインセンサカメラ50に向けて進む。このように、ラインセンサカメラ50は、照明ユニット51によるセンサパネル11側からの照明(照明光RL1)と反射板52によるカバーガラス12側からの照明(照明光RL2)とがなされている状態で、センサパネルアッセンブリ10を走査する。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0027

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0027】

次に、処理ユニット70は、前述した主走査方向の場合と同様に、前記検査領域に含ま

れる気泡部分を表す暗リングをその最大径位置で横切る副走査方向の濃淡プロファイルから、当該暗リングの2つのボトム値に対応した画素位置間の距離に基づいて当該気泡のサイズを表す第2気泡サイズ情報Dyを生成する(S15)。そして、処理ユニット70は、前記第1気泡サイズ情報Dxと前記第2気泡サイズ情報Dyとの差が所定値以下であるか否かを判定する(S16)。前記第1気泡サイズ情報Dxと前記第2気泡サイズ情報Dyとの差が所定値以下であると(S16でYES)、処理ユニット70は、第1気泡サイズ情報Dxを気泡のサイズについての検査結果情報Dとして表示ユニット71に表示(出力)させる。一方、前記第1気泡サイズ情報Dxと前記第2気泡サイズ情報Dyとの差が所定値を越えている場合(S16でNO)、処理ユニット70は、前記第1気泡サイズ情報Dxと前記第2気泡サイズ情報Dyとの平均値情報((Dx+Dy)/2)を気泡のサイズについての検査結果情報として表示ユニット71に表示(出力)させる。つまり、処理ユニット70は、気泡のサイズを表す気泡サイズ情報を検査結果情報として生成する気泡サイズ情報生成手段を有する。

【手続補正4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図6】

