

【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30年4月12日(2018.4.12)

【公表番号】特表2015-504164(P2015-504164A)

【公表日】平成27年2月5日(2015.2.5)

【年通号数】公開・登録公報2015-008

【出願番号】特願2014-551307(P2014-551307)

【国際特許分類】

G 01 R 1/073 (2006.01)

G 01 R 1/067 (2006.01)

G 01 R 31/26 (2014.01)

H 01 L 21/66 (2006.01)

【F I】

G 01 R 1/073 E

G 01 R 1/067 A

G 01 R 31/26 J

H 01 L 21/66 B

【誤訳訂正書】

【提出日】平成30年2月27日(2018.2.27)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】請求項6

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項6】

前記第1パターン形成された領域の前記一つ以上の表面は、前記細長い本体の一つ以上の側面から離れていく、請求項2に記載の装置。

【誤訳訂正2】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】請求項8

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項8】

前記第1パターン形成された領域の前記一つ以上の表面は、前記細長い本体の前記側面から別々に離れていく表面を有する、請求項2に記載の装置。

【誤訳訂正3】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】請求項17

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項17】

各前記プローブについて、前記第1パターン形成された領域の前記一つ以上の表面は、前記プローブの前記細長い本体の一つ以上の側面から離れていく、請求項13に記載のプローブカードアセンブリ。

【誤訳訂正4】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】請求項19

【訂正方法】変更

**【訂正の内容】****【請求項 1 9】**

前記第1パターン形成された領域の前記一つ以上の表面は、前記細長い本体の前記側面から別々に離れていく表面を有する、請求項13に記載のプローブカードアセンブリ。

**【誤訳訂正 5】****【訂正対象書類名】特許請求の範囲****【訂正対象項目名】請求項 2 4****【訂正方法】変更****【訂正の内容】****【請求項 2 4】**

前記第1パターン形成された領域における前記細長い本体の水平断面は、前記鉛直軸まわりの前記細長い本体の回転を与える輪郭を有し、

前記先端部は、前記第1パターン形成された領域が前記第1接触領域に支えられて動きかつ前記第2パターン形成された領域が前記第2接触領域に支えられて動くのに従って、前記横方向の移動及び前記回転を有するパターンで動く、請求項11に記載の装置。

**【誤訳訂正 6】****【訂正対象書類名】特許請求の範囲****【訂正対象項目名】請求項 2 9****【訂正方法】変更****【訂正の内容】****【請求項 2 9】**

前記第1パターン形成された領域における前記細長い本体の水平断面は、前記鉛直軸まわりの前記細長い本体の回転を与える輪郭を有し、

前記先端部は、前記第1パターン形成された領域が前記第1接触領域に支えられて動きかつ前記第2パターン形成された領域が前記第2接触領域に支えられて動くのに従って、前記横方向の移動及び前記回転を有するパターンで動く、請求項21に記載のプローブカードアセンブリ。

**【誤訳訂正 7】****【訂正対象書類名】明細書****【訂正対象項目名】0 0 3 0****【訂正方法】変更****【訂正の内容】****【0 0 3 0】**

[0040] 図4に示されるように、パターン形成された領域222は、プローブ204の細長い本体208の側面228内に延在するというよりも側面から延在する表面404及び406を備えることができる。さらには、表面404及び406は湾曲しているというよりも直線であり得る。図4に示される例においては、細長い本体208の側面228から離れていく表面404の角度A1は、側面228から離れていく表面406の角度A2よりも大きく、また表面404の長さは方面406の長さよりも長い。結果として、接触先端部210の動作S2(図3Cを参照)は、オーバートラベルOT2の間は対応する接触領域224上に表面404が乗るのに従ってゆっくりとした一方向への移動となり、また対応する接触領域224上に表面406が乗るのに従って、反対方向へのより急激な移動となり得る。しかしながら、図4に図示されるパターン形成された特徴222の構成は、異なる動作パターンS2を作成するために変えられることができる。例えば、角度A1は角度A2よりも大きくてよく、また表面404の長さは表面406の長さよりも短くてよい。その他の例として、角度A1及び角度A2は略等しくあってよく、また表面404及び406の長さは略等しくあってよい。

**【誤訳訂正 8】****【訂正対象書類名】明細書****【訂正対象項目名】0 0 3 1**

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0031】

[0041] 図5は、直線の表面504及び506がプローブ204の細長い本体208の側面228内に延在するパターン形成領域222の一例を図示する。図示されるように、表面504は細長い本体208の側面228から角度A1で離れていくことができ、また表面506は細長い本体208の側面228から角度A2で離れていくことができる。

【誤訳訂正9】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0032

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0032】

[0042] 図6は、オーバートラベルOT2の間対応する接触領域224上に乗る湾曲した表面604及び直線の表面606を備えるパターン形成された領域222の一例を図示する。代替的に、表面606は湾曲された表面であってよく、またそのため表面604及び606は隣接したあるいは連結した表面であってよい。図7は、細長い本体208の側面228から別々に離れていく直列の表面を備えるパターン形成された領域222の一例を図示する。例えば、図7に示されるように、別々に離れていく直列の表面は、オーバートラベルOT2の間対応する接触領域224上に乗る起伏に富む又は波形のパターン702を形成することができる。接触先端部210の対応する動作S2は、反復される往復動作であってよい。