

【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 0 1 R 1/073 (2006.01)

G 0 1 R 1/067 (2006.01)

G 0 1 R 31/26 (2014.01)

H 0 1 L 21/66 (2006.01)

【 F I 】

G 0 1 R 1/073 E

G 0 1 R 1/067 A

G 0 1 R 31/26 J

H 0 1 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 19】

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 24

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項 24】

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 29

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【請求項 29】

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】0030

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0030】

[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 の間に対応する接触領域 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 よりも大きくてもよく、また表面 404 の長さは表面 406 の長さよりも短くてもよい。その他の例として、角度 A1 及び角度 A2 は略等しくあってもよく、また表面 404 及び 406 の長さは略等しくあってもよい。

【誤訳訂正 8】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0031

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【 0 0 3 1 】

[0041] 図 5 は、直線の表面 5 0 4 及び 5 0 6 がプローブ 2 0 4 の細長い本体 2 0 8 の側面 2 2 8 内に延在するパターン形成領域 2 2 2 の一例を図示する。図示されるように、表面 5 0 4 は細長い本体 2 0 8 の側面 2 2 8 から角度 A 1 で離れていくことができ、また表面 5 0 6 は細長い本体 2 0 8 の側面 2 2 8 から角度 A 2 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】 0 0 3 2

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【 0 0 3 2 】

[0042] 図 6 は、オーバートラベル O T 2 の間対応する接触領域 2 2 4 上に乗る湾曲した表面 6 0 4 及び直線の表面 6 0 6 を備えるパターン形成された領域 2 2 2 の一例を図示する。代替的に、表面 6 0 6 は湾曲された表面であってよく、またそのため表面 6 0 4 及び 6 0 6 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 2 0 8 の側面 2 2 8 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 2 2 2 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 O T 2 の間対応する接触領域 2 2 4 上に乗る起伏に富む又は波形のパターン 7 0 2 を形成することができる。接触先端部 2 1 0 の対応する動作 S 2 は、反復される往復動作であってよい。