

【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 7 部門第 2 区分

【発行日】令和 4 年 8 月 5 日(2022.8.5)

【公開番号】特開 2021-34645(P2021-34645A)

【公開日】令和 3 年 3 月 1 日(2021.3.1)

【年通号数】公開・登録公報 2021-011

【出願番号】特願 2019-155618(P2019-155618)

【国際特許分類】

H 0 1 L 21/60(2006.01)

H 0 1 L 21/52(2006.01)

H 0 1 L 21/607(2006.01)

H 0 5 K 13/08(2006.01)

H 0 5 K 13/04(2006.01)

10

【F I】

H 0 1 L 21/60 3 2 1 Z

H 0 1 L 21/52 F

H 0 1 L 21/607 Z

H 0 5 K 13/08 Q

H 0 5 K 13/04 B

20

【手続補正書】

【提出日】令和 4 年 7 月 28 日(2022.7.28)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0060

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0060】

プリサイサ 41 は、プリサイサ移動機構 411 に設けられている。プリサイサ移動機構 411 は、例えば、サーボモータによって駆動されるボールねじ機構である。載置装置 40 は、プリサイサ移動機構 411 を駆動させることによって、プリサイサ 41 を受け渡し位置 P2 を含む水平方向に移動させることができる。受け渡し位置 P2 において、プリサイサ 41 の下方には、撮像部 26 がある。プリサイサ 41 の撮像部 26 と対向する側、つまり、載置面とは反対側には光を透過する透過窓 41a (図 18) が設けられている。透過窓 41a は、例えば透明なガラスからなる。撮像部 26 は、受け渡し位置 P2 において、プリサイサ 41 のノズル孔 41b、及びボンディングヘッド 31 を撮像するカメラである。また、本実施形態では、ノズル孔 41b の中心位置をプリサイサ 41 の所定位置とする。なお、この所定位置はノズル孔 41b の中心に限らず、電子部品 2 を受け渡しできるのであれば中心からずれていてもよい。なお、本実施形態のプリサイサ移動機構 411 は、特許請求の範囲における第 1 の移動機構に対応している。この時、特許請求の範囲における第 2 の移動機構に対応するのは、ヘッド移動機構 32 である。

30

40