

【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 01 L 21/60(2006.01)

10

H 01 L 21/52(2006.01)

H 01 L 21/607(2006.01)

H 05 K 13/08(2006.01)

H 05 K 13/04(2006.01)

【F I】

H 01 L 21/60 3 2 1 Z

H 01 L 21/52 F

H 01 L 21/607 Z

H 05 K 13/08 Q

H 05 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

50