

【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 6 年 5 月 30 日(2024.5.30)

【公開番号】特開 2022-186039(P2022-186039A)
【公開日】令和 4 年 12 月 15 日(2022.12.15)
【年通号数】公開公報(特許)2022-231
【出願番号】特願 2021-94056(P2021-94056)
【国際特許分類】

H 0 1 L 2 1 / 6 6 (2 0 0 6 . 0 1)

G 0 1 R 3 1 / 2 8 (2 0 0 6 . 0 1)

【 F I 】

H 0 1 L 2 1 / 6 6 B

G 0 1 R 3 1 / 2 8 K

【手続補正書】
【提出日】令和 6 年 5 月 22 日(2024.5.22)
【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0048
【補正方法】変更
【補正の内容】

【0048】

温度センサ 34 は、後述の制御部 40（図 5 参照）の制御の下、各温度測定ポイント P1～P13 の温度測定を行い、その温度測定結果である温度データを制御部 40 へ出力する。なお、各温度測定ポイント P1～P13 の温度測定時には、温度センサ 34 が各温度測定ポイント P1～P13 の温度を測定可能な位置に配置されるように、後述の制御部 40 の制御の下で各ステージ 13, 15, 17, 30 が駆動される、すなわちカードホルダ 25 及びプローブカード 26 に対して温度センサ 34 が相対移動される。これにより、各温度測定ポイント P1～P13 の温度の定点測定が可能となる。

【手続補正 2】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0061
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0061】

予測部 46 は、接触制御前であって且つ後述の決定部 50 が予測部 46 による予測の実行を「可」と決定した場合に、プローブ針 35 の先端位置を予測する。具体的には予測部 46 は、入力データ取得部 42 が取得した入力データ（各温度測定ポイント P1～P13 の温度データ、アライメントデータ）に基づき、予め生成された後述の予測モデル 47 を参照してプローブ針 35 の先端位置を予測し、この先端位置の予測結果を移動制御部 52 へ出力する。なお、予測モデル 47 により予測されるプローブ針 35 の先端位置には、針位置取得部 44 により取得されたプローブ針 35 の先端位置からの変位量（補正量）も含まれる。

【手続補正 3】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0076
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0076】

最初に決定部 50 は、入力データのパラメータ（温度データ T1～T13、チップサイズ D1、ウェーハ位置 D2、カメラ相対距離 D3）ごとに、現在の入力データと教師データ 56 の入力データとの差分を演算する。次いで、決定部 50 は、パラメータごとに差分の二乗和平方根を演算してパラメータごとの二乗和平方根の中で一定範囲内（閾値以下）になるものが少なくとも 1 つあるか否かに基づき、予測モデル 47 が学習済み状態であるのか或いは未学習状態であるのかを判定する。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

10

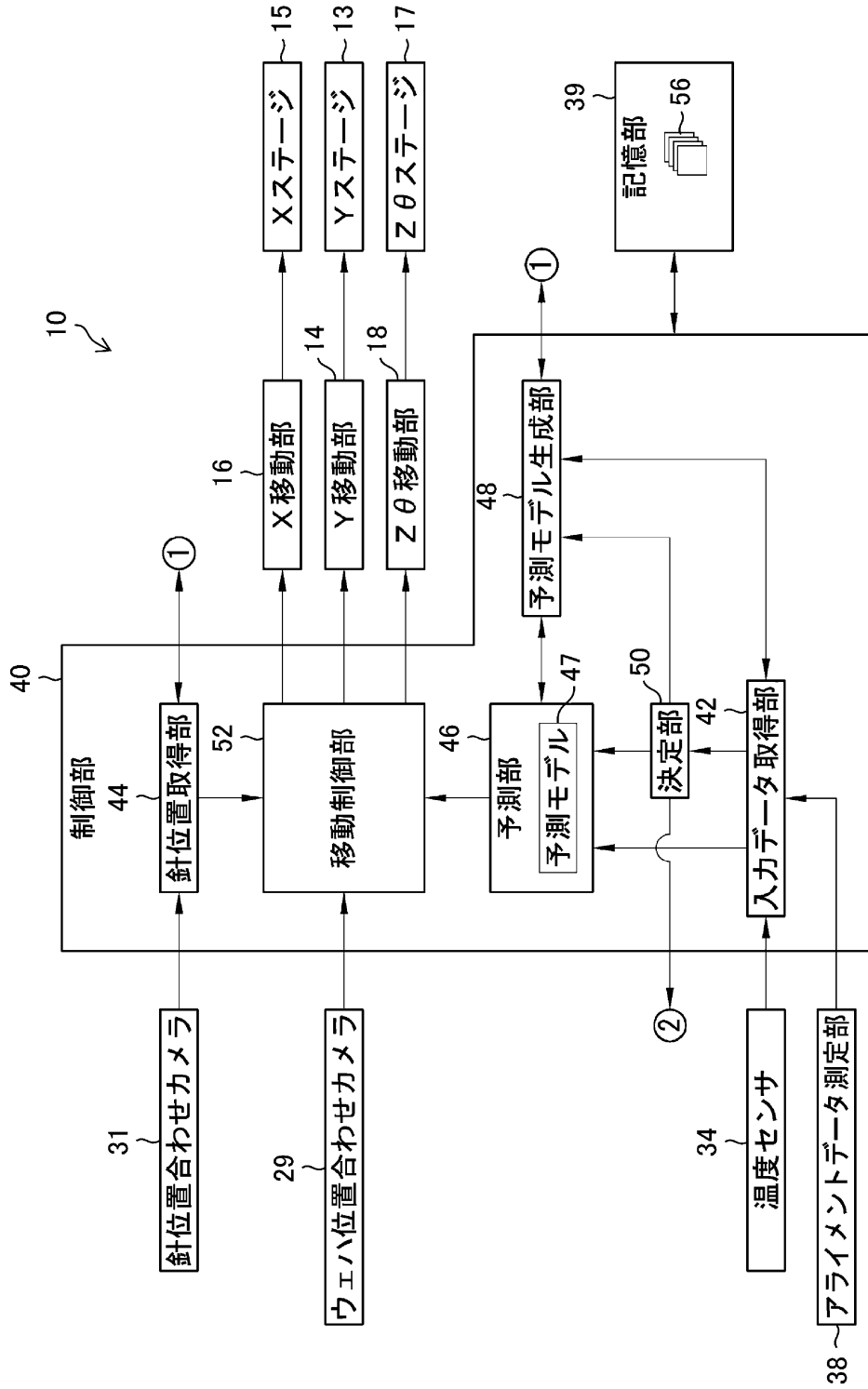
20

30

40

50

【図 5】



10

20

30

40

50