

【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19年2月22日(2007.2.22)

【公開番号】特開2005-195545(P2005-195545A)

【公開日】平成17年7月21日(2005.7.21)

【年通号数】公開・登録公報2005-028

【出願番号】特願2004-4372(P2004-4372)

【国際特許分類】

**G 01 B 21/20 (2006.01)**

【F I】

G 01 B 21/20 1 0 1

【手続補正書】

【提出日】平成18年12月27日(2006.12.27)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 9 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 9 6】

次に、図5に示す本実施形態の測定データと図7の測定データとを比較する。図7の場合は、本実施形態に対して、周辺部においては、線速度が同等( $P_{m7b} = P_{m5b}$ )である。また、被測定物22の半径方向の測定データの間隔も同等( $P_{x7b} = P_{x5b}$ )である。従って、周辺部の測定精度は同等である。一方、中心部においては、線速度が本実施形態よりも遅い( $P_{m7a} < P_{m5a}$ )。また、半径方向の測定データの間隔は同等( $P_{x7a} = P_{x5a}$ )である。しかし、本実施形態の中心部の線速度( $P_{m5a}$ )は前述の許容範囲内である。従って、本実施形態の中心部における線速度は十分に遅いので、プローブ2が追従できずに測定精度が低下する問題は生じない。よって、実質的に、中心部において、測定精度は同等である。また、図7の場合は、本実施形態に対して、中心部におけるXステージ9の移動速度が遅いので、測定時間は長くなってしまう。従って、本実施形態は、図7の場合と比較すると、測定精度が同等で、測定時間を短縮する3次元形状測定を実現できる。