

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국



(10) 국제공개번호

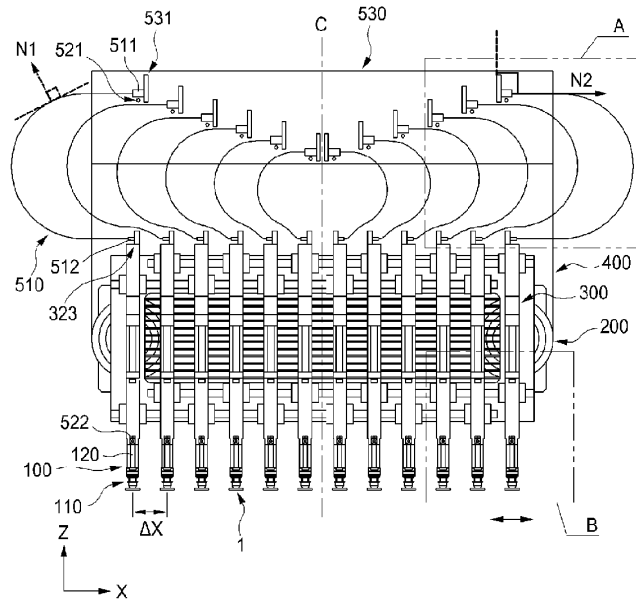
WO 2022/191547 A1

2022년 9월 15일 (15.09.2022) WIPO | PCT

- (51) 국제특허분류: *H01L 21/677* (2006.01) *G01R 31/28* (2006.01)
H01L 21/67 (2006.01) *B65G 47/91* (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2022/003199
- (22) 국제출원일: 2022년 3월 7일 (07.03.2022)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보: 10-2021-0030318 2021년 3월 8일 (08.03.2021) KR
- (71) 출원인: (주)제이티 (**JT CORPORATION**) [KR/KR]; 31040 충청남도 천안시 서북구 직산읍 4산단3로 135, Chungcheongnam-do (KR).
- (72) 발명자: 유홍준 (**YOU, Hong Jun**); 08096 서울특별시 양천구 목동동로 100, 목동신시가지아파트 1311동 1203호 (신정동), Seoul (KR). 이용식 (**LEE, Yong Sik**); 31490 충청남도 아산시 배방읍 배방로201번길 10 배방어울림아파트 102동 406호, Chungcheongnam-do (KR).
- (74) 대리인: 특허법인 주원 (**B&IP-JOOWON PATENT AND LAW FIRM**); 06050 서울특별시 강남구 언주로 711, 건설회관 9층 (논현동), Seoul (KR).
- (81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 권리의 보호를 위하여): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC,

(54) Title: TRANSFER TOOL AND DEVICE HANDLER COMPRISING SAME

(54) 발명의 명칭: 이송툴 및 그를 포함하는 소자핸들러



(57) Abstract: The present invention relates to a device handler and, more specifically, to a transfer tool for picking up and transferring a device for inspection, classification and the like of the device, and a device handle comprising same. Disclosed in the present invention is the transfer tool comprising: a support body unit (400) provided on the device handler to transfer a device (1) from a pick-up location to a placement location; a plurality of pick-up units (100) disposed so as to have an X-axis direction interval (ΔX) on the support body unit (400), and for picking up the device (1); a plurality of Z-axis direction moving units (300) provided so as to be movable in the X-axis direction with respect to the body unit (400), and for respectively moving the pick-up units (100) in the Z-axis direction; and an X-axis direction pitch adjusting unit (200) provided on the support body unit (400) and for moving the plurality of Z-axis direction

[다음 쪽 계속]



WO 2022/191547 A1

SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(84) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 역 내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 유라시아 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 유럽 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

공개:

- 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))
- 청구범위 보정 기한 만료 전의 공개이며, 보정서를 접수하는 경우 그에 관하여 별도 공개함 (규칙 48.2(h))

moving units (300) in the X-axis direction so as to adjust the X-axis direction interval (ΔX) by moving the pick-up units (100) in the X-axis direction, wherein each Z-axis direction moving units (300); is provided on the support body unit (400) so as to move in the X-axis direction by means of the X-axis direction pitch adjusting unit (200); and, in order to move the pick-up units (100) in the Z-axis direction, comprises a base part (310) and a linear driving part (320) coupled to the base part (310) to linearly drive the pick-up units (100) in the Z-axis direction in accordance with a control signal of a controller.

(57) 요약서: 본 발명은 소자핸들러에 관한 것으로서, 보다 상세하게는 소자의 검사, 분류 등의 수행을 위하여 소자의 픽업 및 이송을 수행하는 이송틀 및 그를 포함하는 소자핸들에 관한 것이다. 본 발명은, 픽업위치에서 플레이트위치로 소자(1)를 이송하도록 소자핸들러에 설치된 지지본체부(400)와; 상기 지지본체부(400)에 X축방향간격(ΔX)을 가지도록 배치되며 소자(1)를 픽업하는 복수의 픽업부(100)들과; 상기 본체부(400)에 대하여 X축방향으로 이동가능하게 설치되고, 상기 각 픽업부(100)를 Z축방향으로 이동시키는 복수의 Z축방향이동부(300)들과; 상기 지지본체부(400)에 설치되어 상기 픽업부(100)를 X축방향으로 이동시켜 상기 X축방향간격(ΔX)을 조절하기 위하여 상기 복수의 Z축방향이동부(300)를 X축방향으로 이동시키는 X축방향피치조절부(200)를 포함하며, 상기 각 Z축방향이동부(300)는, 상기 X축방향피치조절부(200)에 의하여 상기 지지본체부(400)에 X축방향으로 이동되도록 설치되며 상기 픽업부(100)가 Z축방향으로 이동가능하게 베이스부(310)와; 상기 베이스부(310)에 결합되어 제어장치의 제어신호에 따라서 상기 픽업부(100)를 Z축방향으로 선형구동하는 선형구동부(320)를 포함하는 것을 특징으로 하는 이송틀을 개시한다.