(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro

(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
25. September 2025 (25.09.2025)

WIPO | PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2025/195613 A1

(51) Internationale Patentklassifikation:
G01R 31/28 (2006.01)

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2024/058045

(22) Internationales Anmeldedatum:
26. März 2024 (26.03.2024)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
PCT/EP2024/057694
21. März 2024 (21.03.2024) EP

(71) Anmelder: **ESMO AG** [DE/DE]; Brückenstr. 1, 83022 Rosenheim (DE).

(72) Erfinder; und

(71) Anmelder *(nur für US)*: **MURNAUER, Simon** [DE/DE]; Hohenofener Str. 13, 83026 Rosenheim (DE). **GESERICK, Andy** [DE/DE]; Rübezahlweg 66, 83209 Prien a. Chiemsee (DE). **EBERHARTER, Andreas** [DE/DE]; Bahnhofstraße 11, 83229 Aschau im Chiemgau (DE).

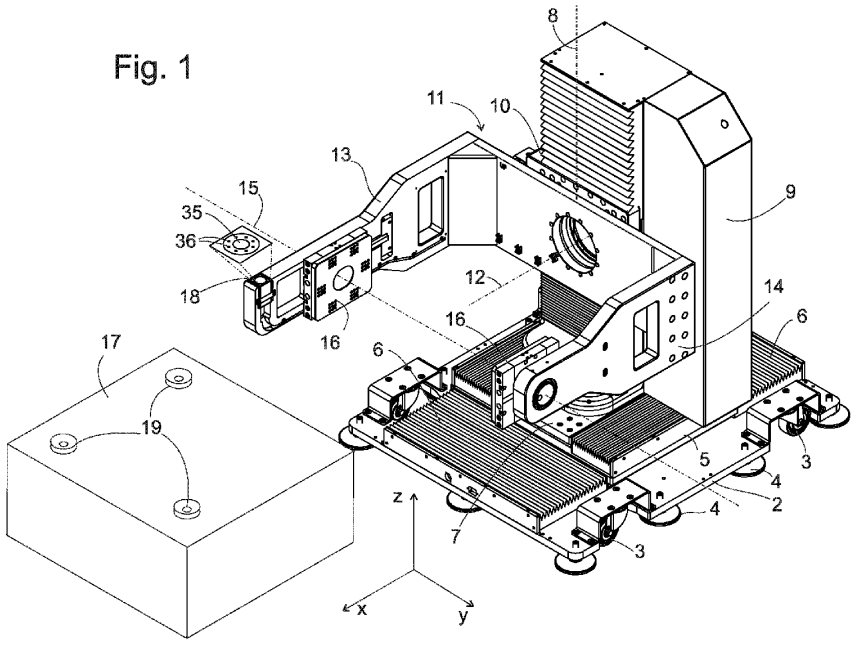
(74) Anwalt: **BEETZ & PARTNER MBB**; Prinzregentenstr. 54, 80538 München (DE).

(81) Bestimmungsstaaten *(soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart)*: AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY,

(54) **Title:** MANIPULATOR, DOCKING METHOD THEREFOR AND DATA CARRIER USABLE IN THE METHOD

(54) **Bezeichnung:** MANIPULATOR, ANDOCKVERFAHREN DAFÜR UND IN DEM VERFAHREN VERWENDBARER DATENTRÄGER

Fig. 1



(57) **Abstract:** A manipulator (1) comprises a holder (11) for a test head (17) that can be moved in multiple degrees of freedom between a standby position and a docking position on a docking connection (23) of a peripheral device (20) in order to carry out measurements on semiconductor components in the peripheral device (20). The holder (11) carries a data reading device, which is configured to read data relating to the peripheral device (20) in an intermediate position assumed by the holder (11) on the way from the standby position to the docking position, and a navigation unit (28) is configured to control the docking position on the basis of the read data.

(57) **Zusammenfassung:** Ein Manipulator(1) umfasst einen Halter (11) für einen Prüfkopf (17), der in mehreren Freiheitsgraden zwischen einer Bereitschaftsposition und einer Andockposition an einem Andockanschluss (23) eines Peripheriegeräts (20) bewegbar ist,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2025/195613 A1

MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, 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) **Bestimmungsstaaten** *(soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart)*: ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), europäisches (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, 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).

Veröffentlicht:

— *mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz 3)*

um Messungen an Halbleiterkomponenten in dem Peripheriegerät (20) vorzunehmen. Der Halter (11) trägt eine Datenlesevorrichtung, die eingerichtet ist, in einer Zwischenposition, die der Halter (11) auf dem Weg von der Bereitschaftsposition zur Andockposition einnimmt, Daten des Peripheriegeräts (20) zu lesen, und eine Navigationseinheit (28) ist eingerichtet, die Andockposition anhand der gelesenen Daten anzusteuern.