

【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】平成 19 年 1 月 18 日 (2007.1.18)

【公開番号】特開 2001-189367 (P2001-189367A)
 【公開日】平成 13 年 7 月 10 日 (2001.7.10)
 【出願番号】特願 2000-26 (P2000-26)
 【国際特許分類】

H 0 1 L 21/677 (2006.01)

B 2 3 Q 3/08 (2006.01)

B 6 5 G 49/06 (2006.01)

【F I】

H 0 1 L 21/68 A

B 2 3 Q 3/08 A

B 6 5 G 49/06 A

【手続補正書】

【提出日】平成 18 年 11 月 21 日 (2006.11.21)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 4】

図 2 (b) は、上記の基板搬送ロボット 10 が配置された搬送室 59 と、該搬送室 59 に接続された処理室 51 ~ 55 との関係を示す図である。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 5 7】

更に、アルミナ製のフォーク部 22 の表面には、アルミニウムから成る保護膜 27 が形成されているので、基板 8 の熱輻射は保護膜 27 によって反射され、フォーク部 22 が昇温しにくいようになっている。従って、基板の温度ムラが無くなり、反りが補正される。