

【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 2 部門第 3 区分
 【発行日】令和 3 年 11 月 11 日 (2021.11.11)

【公開番号】特開 2018-111200 (P2018-111200A)
 【公開日】平成 30 年 7 月 19 日 (2018.7.19)
 【年通号数】公開・登録公報 2018-027
 【出願番号】特願 2017-234355 (P2017-234355)
 【国際特許分類】

B 2 5 J 15/00 (2006.01)

H 0 1 L 21/677 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 15/00 Z

H 0 1 L 21/68 A

【誤訳訂正書】
 【提出日】令和 3 年 9 月 28 日 (2021.9.28)
 【誤訳訂正 1】
 【訂正対象書類名】明細書
 【訂正対象項目名】0 0 0 6
 【訂正方法】変更
 【訂正の内容】
 【0 0 0 6】

いくつかの実施の形態はエンドエフェクターを供給するための器具、システム、及び方法であり、そしてこれらを含むものである。前記エンドエフェクターは、様々な大きさの半導体ウェハーに対応することができ、ウェハーサポートと、少なくとも 1 つのロボット要素と連結することが可能であり、一方の端部で前記ウェハーサポートを少なくとも部分的に支えることができる支持アームと、前記半導体ウェハーの 1 つと物理的に連結するための、前記ウェハーサポート上の複数のサポートパッドと、少なくとも部分的に前記支持アームによりもたらされた平面に沿って双方向に動く低摩擦移動クランプと、を含み、前記低摩擦移動クランプは、前記半導体ウェハーと前記複数のサポートパッドとの物理的な連結を行うために前記半導体ウェハーの近接端に進退自在に力を加えることを特徴とする。

【誤訳訂正 2】
 【訂正対象書類名】明細書
 【訂正対象項目名】0 0 0 8
 【訂正方法】変更
 【訂正の内容】
 【0 0 0 8】

前記双方向駆動部には、少なくとも移動クランプモーターを含めることができる。低摩擦真空シリンダは、前記移動クランプモーターと係合することができる。前記真空シリンダは、グラフィイトピストンを有するシールレスガラスチューブで構成することができる。

【誤訳訂正 3】
 【訂正対象書類名】明細書
 【訂正対象項目名】0 0 3 5
 【訂正方法】変更
 【訂正の内容】
 【0 0 3 5】

ローラー部 3 0 6 を有する先端サポートパッド 2 1 2 c ~ d を、図 6 に示した。図 6 は

、傾斜及びローラー部 6 0 2、3 0 6 を有する先端サポートパッド 2 1 2 c の断面を示し、移動クランプ 2 1 0 により先端部周辺 6 0 6 にて係合しているとき、シリコンウエハー 1 0 2 の先端部周辺 6 0 6 が先端サポートパッド 2 1 2 c のローラー部 3 0 6 に突き当たっている。係合している角のある移動クランプ 2 1 0 は、非限定的例示において、図 4 に示した移動クランプ 2 1 0 とすることができる。

【誤訳訂正 4】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 5 0

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 5 0】

図 1 4 はまた、2 0 0 mm ウエハー 1 0 2 b のような、小さなウエハーサイズに対する後退の可能性を制限するための後退停止器 1 2 4 0 を示す。後退停止器 1 2 4 0 は、ここでの説明に照らして理解できるように、後退停止器というよりむしろ走行停止器として使われる。後退停止器 1 2 4 0 は、非限定的例示として、負圧作動及び／又はばね駆動とすることができる。さらに、複数の後退停止器又は走行停止器を、各々、走行停止器又は後退停止器と関連付けられた、移動クランプの異なるストローク距離を有する様々なウエハータイプを支えるために含めることができる。

【誤訳訂正 5】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 5 1

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 5 1】

図 1 5 は、図 1 4 と同様であるが、後退停止器 1 2 4 0 が伸びている。図示の通り、2 0 0 mm ウエハー 1 0 2 のような大きさの小さいウエハーがフォーク部 2 0 2 と物理的に結び付いているときに、後退停止器 1 2 4 0 を伸ばすことで、支持アームハウジング 2 1 2 へクランプを後退させる機能を制限することでクランプサイクルの距離を縮めるとができる。これにより、大きさの小さいウエハーのサイクル時間を節約することができる。上述のように、異なる大きさのウエハーのサイクル時間を節約するために、1 以上の停止器 1 2 4 0 を含めることができることに注目すべきである。