

【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】令和 2 年 7 月 30 日 (2020.7.30)

【公開番号】特開 2019-110281 (P2019-110281A)

【公開日】令和 1 年 7 月 4 日 (2019.7.4)

【年通号数】公開・登録公報 2019-026

【出願番号】特願 2017-244303 (P2017-244303)

【国際特許分類】

H 0 1 L 21/31 (2006.01)

C 2 3 C 16/458 (2006.01)

H 0 1 L 21/316 (2006.01)

H 0 1 L 21/683 (2006.01)

【F I】

H 0 1 L 21/31 C

C 2 3 C 16/458

H 0 1 L 21/316 X

H 0 1 L 21/68 N

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 6 月 15 日 (2020.6.15)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 0】

上述の図 8 に示す従動ギア 4 の自転速度と、従動ギア 4 の公転による角速度（公転速度）と駆動ギア 5 の角速度との速度差と、の関係は、後述する制御部 1 0 0 の記憶部に記憶される。例えば成膜処理や装置のメンテナンスを行う際に、成膜装置 1 のユーザーは、制御部 1 0 0 の入力部 1 0 4 から従動ギア 4 の自転速度と、回転テーブル 2 の回転数とを入力することで、入力されたこれらのパラメータと、記憶部に記憶される上記の関係とに基づいて、駆動ギア 5 の回転数が決定され、決定された回転数で駆動ギア 5 を回転させることができる。

【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 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 5 4】

また上記の例では、制御部 1 0 0 の記憶部 1 0 3 には、ウエハ W の処理温度と回転テーブル 2 の回転数と離間距離 H 3 との対応関係が記憶されているが、ウエハ W の処理温度と離間距離 H 3 との対応関係、回転テーブル 2 の回転数と離間距離 H 3 と対応関係のいずれか一方が記憶されていてもよい。つまり、成膜装置 1 のユーザーがウエハ W の処理温度及び回転テーブル 2 の回転数のうちの一方を設定することで、離間距離 H 3 が設定されてもよい。さらに、処理レシピに応じて離間距離 H 3 を変更することには限られない。例えば、上記の成膜処理が行われていない待機状態であるときに、上記の離間距離 H 3 が比較的大きくなる高さ位置に駆動ギア 5 を位置させておき、成膜処理を行う際には、離間距離 H 3 が比較的小さくなる予め設定された高さ位置に駆動ギア 5 を位置させるようにしてもよい。つまり、各成膜処理時において駆動ギア 5 の高さが揃う場合も本発明の権利範囲に含ま

れる。ただし、より確実に従動ギア 4 を回転させ、且つ成膜装置 1 の各部への負荷を抑制するためには、上記のように処理レシピに応じて駆動ギア 5 の高さを制御することが好ましい。