

【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30年3月15日(2018.3.15)

【公開番号】特開2015-201622(P2015-201622A)

【公開日】平成27年11月12日(2015.11.12)

【年通号数】公開・登録公報2015-070

【出願番号】特願2015-16254(P2015-16254)

【国際特許分類】

H 0 1 L 21/027 (2006.01)

H 0 1 L 21/3065 (2006.01)

【F I】

H 0 1 L 21/30 5 3 1 Z

H 0 1 L 21/302 1 0 5 A

H 0 1 L 21/302 1 0 4 C

【手続補正書】

【提出日】平成30年1月29日(2018.1.29)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 1】

エアロック 3 4 2 は、堆積モジュール 6 2 0 a に仕える V T M 3 3 8 からパターニングモジュール 3 4 0 への基板の搬送を指す「搬出」ロードロックであってよく、エアロック 3 4 6 は、パターニングモジュール 3 4 0 から V T M 3 3 8 への基板の搬送を指す「搬入」ロードロックであってよい。搬入ロードロック 3 4 6 はまた、基板のアクセスおよび撤去のためにツールの外側にインターフェースを備えてもよい。各処理モジュールは、V T M 3 3 8 とモジュールを連結するファセットを有する。例えば、堆積処理モジュール 3 2 0 a はファセット 3 3 6 を有する。各ファセット内では、ウエハ 3 2 6 が各装置間で移動する際にウエハの通過を感知するセンサ（図中のセンサ 1 - 1 8）が用いられる。パターニングモジュール 3 4 0、エアロック 3 4 2 および 3 4 6 は、図示されていない追加のファセットおよびセンサを同様に備えてよい。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 4】

いくつかの実施形態では、システム制御装置 3 5 0（1 つ以上の物理または論理制御装置を含んでよい）は、クラスタツールおよび / またはその別体のモジュールのいくつかまたは全ての作動を制御する。制御装置は、クラスタ構造にローカルとなりうるか、製造現場または遠隔位置においてクラスタ構造の外に設置されることができ、ネットワークでクラスタ構造に接続されうる。システム制御装置 3 5 0 は、1 つ以上のメモリ装置および 1 つ以上のプロセッサを備えてよい。プロセッサは、中央処理装置（C P U）またはコンピュータ、アナログおよび / またはデジタル入出力接続部、ステッパモータ制御盤、および他の同様なコンポーネントを備えてよい。適切な制御操作を実施するための命令は、プロセッサで実行される。これらの命令は、制御装置と結合したメモリ装置に記憶されるか、ネットワークを通じて提供されてよい。特定の実施形態では、システム制御装置はシステ

△制御ソフトウェアを実行する。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 D

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1 D】

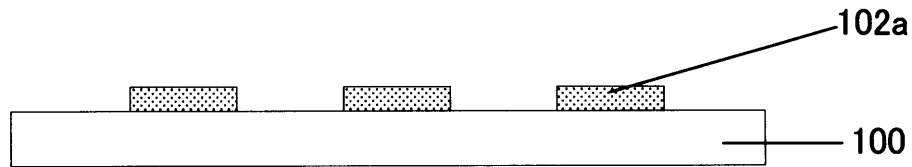


FIG. 1D

【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 E

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1 E】

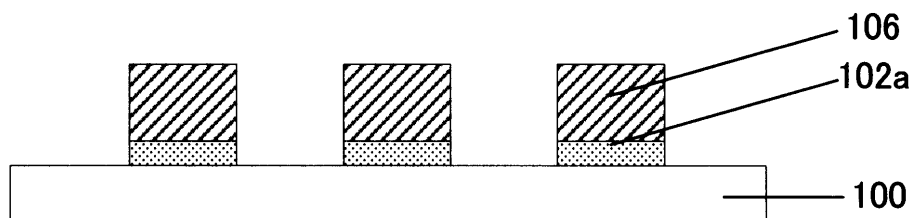


FIG. 1E