

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号  
特許第6351242号  
(P6351242)

(45) 発行日 平成30年7月4日(2018.7.4)

(24) 登録日 平成30年6月15日(2018.6.15)

(51) Int.Cl.

F I

HO 1 L 21/02 (2006.01)

GO 5 B 19/418 (2006.01)

HO 1 L 21/02 Z

GO 5 B 19/418 Z

請求項の数 20 (全 24 頁)

(21) 出願番号	特願2013-243711 (P2013-243711)	(73) 特許権者	512144771
(22) 出願日	平成25年11月26日 (2013.11.26)		エーエスエム アイピー ホールディング
(65) 公開番号	特開2014-107570 (P2014-107570A)		ビー. ブイ.
(43) 公開日	平成26年6月9日 (2014.6.9)		オランダ国 1 3 2 2 エーピー アルメ
審査請求日	平成28年9月5日 (2016.9.5)		ーレ フェルステルケルシュトラート 8
(31) 優先権主張番号	13/689, 101	(74) 代理人	100118256
(32) 優先日	平成24年11月29日 (2012.11.29)		弁理士 小野寺 隆
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(72) 発明者	ブラク マールテン
			オランダ国 1 3 2 2 エーピー アルメ
			ーレ フェルステルケルシュトラート 8
		(72) 発明者	ヴァン ケステレン トム エー.
			オランダ国 1 3 2 2 エーピー アルメ
			ーレ フェルステルケルシュトラート 8
		審査官	今井 聖和
			最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 処理システムのためのスケジューラ

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

半導体処理システムであって、  
前記半導体処理システムの動作をスケジュールするように構成されるコントローラを備え、

前記コントローラは、  
前記半導体処理システムの現在の状態を判定し、前記現在の状態は、一又はそれ以上の基板の位置及び前記一又はそれ以上の基板の処理状態により少なくとも定義され、  
一又はそれ以上の分岐経路を有する探索木を生成し、各分岐経路は、前記現在の状態における前記半導体処理システムにより行うことが可能な後続の動作の一又はそれ以上のシーケンスを識別し、

生成された前記探索木の各分岐経路を点数化し、  
前記分岐経路の点数の少なくとも一部に基づいて分岐経路を選択し、  
各分岐経路及び前記分岐経路における各動作は、関連する期間を有し、生成された複数の分岐経路又は各分岐経路において識別された複数の動作により経過される全ての期間が所定の計画対象期間に到達するまで、追加分岐経路が生成される又は各分岐経路の追加動作が識別される、

ようにプログラムされる半導体処理システム。

【請求項 2】

前記コントローラは、前記探索木の選択された前記分岐経路における一又はそれ以上の

識別された前記後続の動作を実行するように前記半導体処理システムに命令するようにプログラムされる、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 3】

前記コントローラは、一又はそれ以上の識別された前記後続の動作のそれぞれに対して、

識別された前記後続の動作のそれぞれのために、識別された前記後続の動作が行われた場合に、前記半導体処理システムの後続の状態を判定し、前記後続の状態は、一又はそれ以上の基板の位置及び前記一又はそれ以上の基板の処理状態により少なくとも定義される、

前記半導体処理システムが前記後続の状態にある場合に、実行可能な一又はそれ以上の動作のセットを判定するために前記後続の状態を分析する、  
請求項 1 に記載の半導体処理システム。

10

【請求項 4】

前記コントローラは、

前記分岐経路の各動作を行うために掛かる時間、

前記半導体処理システムのリアクタがアイドル中である時間、

前記一又はそれ以上の基板のそれぞれの処理状態、

前記半導体処理システムにおける一以上のポートの処理状態、

後続の処理工程へ進むための前記半導体処理システムの一以上のポートの性能

のうちの一以上の少なくとも一部に基づいて各分岐経路を点数化するようにプログラムされる、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

20

【請求項 5】

前記コントローラは、処理のボトルネックを生じる分岐経路にネガティブな又はわずかな重みを割り当てることにより、処理のボトルネックを生じる前記探索木の分岐経路にペナルティを科すようにプログラムされる、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 6】

前記コントローラは、前記一又はそれ以上の基板の処理シーケンスにおいて最大数の工程を完了するための最短時間を有する前記分岐経路を選択するようにプログラムされる、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 7】

30

リアクタモジュールをさらに備え、

前記リアクタモジュールは、

第 1 のリアクタと、

少なくとも交換位置と前記第 1 のリアクタとにおいて前記基板のポートを移送するように構成される移送装置と、を含む、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 8】

前記リアクタモジュールは、さらに、

第 2 のリアクタと、

前記基板の前記ポートを支持するように構成される少なくとも 2 つのカルーセル位置を有する回転可能なカルーセルと、を備え、前記カルーセルは、少なくとも前記第 1 のリアクタと前記第 2 のリアクタとにおいて前記基板の前記ポートを移送するように構成され、前記半導体処理システムの前記現在の状態は、さらに、前記カルーセルの向きにより少なくとも定義される、請求項 7 に記載の半導体処理システム。

40

【請求項 9】

前記半導体処理システムの前記現在の状態は、さらに、

ポートが前記第 1 のリアクタに挿入されるようにスケジュールされるまでの時間、

処理が前記第 1 のリアクタにおいて続けられるようにスケジュールされる時間、及び

ポートが前記第 1 のリアクタを離れるまでの時間

の一又はそれ以上により定義される、請求項 8 に記載の半導体処理システム。

【請求項 10】

50

前記リアクタモジュールは、さらに、  
基板のポートを前記カルーセルから前記第 1 のリアクタへ移動するように構成される第 1 のポートエレベータと、  
基板のポートを前記カルーセルから前記第 2 のリアクタへ移動するように構成される第 2 のポートエレベータと、を備える、請求項 9 に記載の半導体処理システム。

【請求項 1 1】

複数のポートをさらに備え、各ポートは、複数の基板を支持するように構成され、前記半導体処理システムの前記現在の状態は、さらに、前記複数のポートの位置により定義され、前記半導体処理システムの前記現在の状態は、さらに、

各ポートを冷却するようにスケジュールされる時間、及び

各ポートの後続の処理工程

の少なくとも 1 つにより定義される、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 1 2】

リアクタモジュールが前記現在の状態にある場合に、実行されることが可能な前記一又はそれ以上の動作は、

カルーセルを 90°回転すること、

前記カルーセルを 180°回転すること、

移送装置を用いて前記カルーセルからポートを除去すること、

前記移送装置を用いて前記カルーセルにポートを配置すること、

交換位置におけるポートの基板を交換すること、

第 1 のリアクタ又は第 2 のリアクタにポートを位置付けること、

ポートを処理すること、

前記第 1 のリアクタ又は前記第 2 のリアクタからポートを除去すること、及び

ポートを冷却すること

の少なくとも 1 つを含む、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 1 3】

前記コントローラは、さらに、リアルタイムで変化する半導体処理システム状況に適合するようにプログラムされる、請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 1 4】

前記半導体処理システムは、クラスタツール処理システムであり、前記半導体処理システムは、前記コントローラと通信する複数の基板処理ステーションをさらに含む請求項 1 に記載の半導体処理システム。

【請求項 1 5】

各基板処理ステーションは、一度に単一の基板を処理するように構成される、請求項 1 4 に記載の半導体処理システム。

【請求項 1 6】

半導体処理のための方法であって、

半導体処理システムの現在の状態を判定ステップであって、前記現在の状態は、一又はそれ以上の基板の位置及び前記一又はそれ以上の基板の処理状態により少なくとも定義される、ステップと、

一又はそれ以上の分岐経路を有する探索木を生成するステップであって、各分岐経路は、前記半導体処理システムが前記現在の状態にある場合に、行うことが可能な後続の動作の一又はそれ以上のシーケンスを識別する、ステップと、

生成された前記探索木の各分岐経路を点数化するステップと、

前記分岐経路の点数の少なくとも一部に基づいて分岐経路を選択するステップと、を含み、

各分岐経路及び前記分岐経路における各動作は、関連する期間を有し、生成された分岐経路又は各分岐経路における動作により経過される全ての期間が所定の計画対象期間に到達するまで、追加分岐経路が生成される又は各分岐経路の追加動作が識別される方法。

【請求項 1 7】

前記探索木の選択された前記分岐経路における一又はそれ以上の識別された前記後続の動作を実行するステップをさらに含む請求項 16 に記載の方法。

【請求項 18】

一又はそれ以上の識別された前記後続の動作の識別された各後続の動作に対して、識別された前記後続の動作が行われた場合に、前記半導体処理システムの後続の状態を判定するステップであって、前記後続の状態は、一又はそれ以上の基板の位置及び前記一又はそれ以上の基板の処理状態により少なくとも定義される、ステップと、

前記半導体処理システムが前記後続の状態にある場合に、実行可能な一又はそれ以上の動作のセットを判定するために前記後続の状態を分析するステップと、をさらに含む請求項 16 に記載の方法。

10

【請求項 19】

前記半導体処理システムのリアクタがアイドル中である時間、

一又はそれ以上のポートそれぞれの処理状態、

後続の処理工程へ進むための各ポートの性能

のうちの一以上の少なくとも一部に基づいて各分岐経路を点数化するステップをさらに含む請求項 16 に記載の方法。

【請求項 20】

実行した時に請求項 16 に記載の方法を行うコードを記憶する一時的でないコンピュータ可読媒体。

【発明の詳細な説明】

20

【技術分野】

【0001】

技術分野は、一般的な半導体処理のためのシステム及び方法に関し、特に、半導体処理システムのための処理及び動作をスケジュールするシステム及び方法に関する。

【背景技術】

【0002】

半導体装置は、通常、電子装置、電力生成システム等に用いられる。これらの半導体装置は、半導体基板を用いて製造されてもよく、高スループットを提供するためにバッチで処理されてもよい。例えば、半導体基板（例えば、シリコン又は様々な実施形態における他の半導体材料からなるウェーハ）は、数十、数百又は数千の基板が特定の処理工程を同時に受けるように大量に処理される。様々な実施形態において、各基板は、例えば、集積回路及び/又は太陽電池のような多数の個々の装置を形成してもよく、又は各基板は、例えば、太陽電池のような一の装置を形成してもよい。

30

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0003】

大量のバッチで基板を処理することは、製造メーカが短時間で大量の装置を生産することを可能にする。処理システムにおいて、各基板は、通常、異なる処理ステーション又はリアクタで生じる多数の移送ステップ及び一又はそれ以上の処理ステップを経る。適切な指示で移送ステップ及び処理ステップをスケジュールすることは、例えば、処理システムのスループットのような特定の時間で処理される多数の基板に非常に大きな影響を与える。したがって、処理システムの様々なタイプのスループットを上げる、改善された方法及びシステムの需要が引き続き存在する。

40

【0004】

本開示のシステム、方法及び装置は、それぞれがいくつかの革新的な態様を有し、その1つのみが、本明細書で開示される所望の特性のために単独で責任を負うものではない。

【課題を解決するための手段】

【0005】

一実施形態では、半導体処理システムを開示する。前記半導体処理システムは、前記半導体処理システムの動作をスケジュールするように構成されるコントローラを含んでもよ

50

い。前記コントローラは、前記システムの現在の状態を判定するようにプログラムされてもよい。前記現在の状態は、一又はそれ以上の基板の位置及び前記一又はそれ以上の基板の処理状態により少なくとも定義されてもよい。前記コントローラは、さらに、一又はそれ以上の分岐を有する探索木を生成するようにプログラムされてもよい。各分岐は、前記現在の状態における前記システムにより行うことが可能な動作を識別し、実行されたときに、次の又は後続のシーケンスをもたらしてもよい。各分岐は、一又はそれ以上の別の分岐を提供してもよく、別の分岐それぞれは、次の状態等で前記システムにより実行可能な動作を定義する。前記分岐は、一又はそれ以上の分岐経路を共に形成することができ、前記現在の状態で前記システムにより実行されることが可能な一又はそれ以上の連続的な動作を定義することができる。また、前記コントローラは、生成された探索木の各分岐経路を点数化するようにプログラムされてもよい。前記コントローラは、前記分岐経路の点数の少なくとも一部に基づいて分岐経路を選択するようにプログラムされてもよい。

10

#### 【0006】

別の実施形態では、半導体処理のための方法を開示する。前記方法は、半導体処理システムの現在の状態を判定するステップを含んでもよい。前記現在の状態は、一又はそれ以上の基板の位置及び前記一又はそれ以上の基板の処理状態により少なくとも定義されてもよい。前記方法は、さらに、一又はそれ以上の分岐を有する探索木を生成するステップを含んでもよい。各分岐は、前記現在の状態における前記システムにより行うことが可能な動作を識別し、実行されたときに、次の又は後続のシーケンスをもたらしてもよい。各分岐は、一又はそれ以上の別の分岐を提供してもよく、別の分岐それぞれは、次の状態等で前記システムにより実行可能な動作を定義する。前記分岐は、一又はそれ以上の分岐経路を共に形成することができ、前記現在の状態で前記システムにより実行されることが可能な一又はそれ以上の連続的な動作を定義することができる。また、前記方法は、生成された探索木の各分岐経路を点数化するステップを含んでもよい。前記方法は、また、前記分岐経路の点数の少なくとも一部に基づいて、行われる識別動作の分岐経路を選択するステップを含んでもよい。

20

#### 【0007】

この明細書で説明される目的の一又はそれ以上の実行の詳細は、添付の図面及び以下の説明で明らかにされる。他の特徴、態様及び利点は、明細書、図面及び特許請求の範囲から明らかになるであろう。

30

#### 【図面の簡単な説明】

#### 【0008】

本発明の特定の実施形態は、実施例により提供される添付の図面を参照しながら説明されるが、これに限定されない。なお、以下の図面の相対的な大きさは、寸法通りに図示されていない場合がある。

#### 【0009】

【図1A】図1Aは、いくつかの実施形態に係る半導体処理システムの概念的な斜視図である。

【図1B】図1Bは、いくつかの実施形態に係る図1Aの半導体処理システムの平面図である。

40

【図2A】図2Aは、いくつかの実施形態に係る半導体処理システムの概念的な斜視図である。

【図2B】図2Bは、いくつかの実施形態に係る回転可能なカールセル及びポート移送装置の平面図である。

【図2C】図2Cは、いくつかの実施形態に係るリアクタの概念的な斜視図である。

【図2D】図2Dは、いくつかの実施形態に係る基板ポートラックの概念的な斜視図である。

【図2E】図2Eは、いくつかの実施形態に係る基板ポートに搬送される基板のカセットの概念的な斜視図である。

【図3】図3は、いくつかの実施形態に係る処理システムの動作をスケジュール及び制御

50

する一つの方法を示すフローチャートである。

【図4】図4は、いくつかの実施形態に係る特定の現在の状態における処理システムの概念的な斜視図である。

【図5】図5は、図4に示されるシステムの現在の状態の探索木の一例を示す。

【図6】図6は、いくつかの実施形態に係るクラスタツールシステムの平面図である。

【発明を実施するための形態】

【0010】

特定の実施形態の以下の詳細な説明は、本発明の特定の実施形態の様々な説明を表す。しかし、本発明は、特許請求の範囲により規定され、かつカバーされる多数の異なる手法で具体化されうる。本明細書では、図面に参照番号が付され、同じ参照番号は、同一の又は機能的に同様な要素を示す。

【0011】

処理システムは、入力/出力位置、処理位置、収納位置及び中間位置のような複数の基板位置を含んでもよいことが理解されるであろう。また、処理システムは、各種の位置に基板を移動する複数の装置を含んでもよい。システムを通じて基板の行程をスケジュールすることは、各種のシーケンスを用いて行われることができ、そのいくつかは、特定の時間、つまり処理システムのスループットで処理される多数の基板を得ることに十分であるが、それ以外は不十分であり、過密、ボトルネック又はデッドロックを招く可能性がある。スケジュールリングの様々な方法が用いられる。いくつかの方法では、例えば、最適にスケジュールしたシーケンスを求めるためにシステムの動作前に事前にシミュレーションが行われ、その後、このシーケンスが実行される。実行時にはさらなる調整はなされない。他の方法の例では、コントローラは、プレシーケンサー又は予見機能を用い、事前に混雑を認識し、基板を保持位置へ移送し、処理の完了のための最速の時間でこれらの基板をリスケジュールする。しかし、これらの方法は、あまりフレキシブルではなく、例えば、処理条件が予想外に変化するときのような変化する条件下で、例えば、高スループット等の所望の処理の目的を維持する処理シーケンスを提供することができない。有利には、本明細書に開示される様々な実施形態は、変化する条件下で所望の処理目的を維持するためのシーケンスを実行及び調整することができる処理システムのためのスケジューラを提供する。いくつかの実施形態では、処理目的及び実行されるシーケンスは、処理条件の変化に応じてシーケンスを実行中に変更されてもよい。

【0012】

本明細書に開示される実施形態は、処理システムの処理及び/又は動作をスケジュールするシステム及び方法に関する。本明細書で説明されるように、ウェーハ又は基板は、完成したウェーハ又は基板を製造するために異なる処理ステーションにおいて多数のプロセスを経てもよい。電子的なコントローラ又はスケジューラは、システムスループットを改善するために、一又はそれ以上のポート（ポートラックとしても本明細書で示される）における基板のプロセスフローを自動化するために用いられてもよい。高いシステムスループットを維持するために望まれるため、例えば、基板のポートの移動及び処理をスケジュールすることを含むスループットを上げるシステムの動作をスケジュール可能なコントローラに対して継続することの需要が存在する。

【0013】

例えば、いくつかの実施形態では、例えば、システムのリアクタモジュールのようなシステムの現在の状態又はシステムの一部の現在の状態が判定されてもよい。現在の状態は、システム又はシステムの一部における基板の位置及び処理状態と共に、システム又はシステムの一部（例えば、ロボット、リアクタ等）における装備の状態（例えば、位置、実行されるタスク等）を含んでもよい。判定された現在の状態に基づいて、例えば、プログラムされたプロセッサのようなコントローラは、可能性のある動作の一又はそれ以上の分岐を有する探索木を生成してもよく、各分岐は、現在の状態でのシステムにより実行可能な一又はそれ以上の後続の動作を識別する。各分岐は、別の後続の動作を含む一又はそれ以上のサブ分岐への別の分岐を含んでもよい。各分岐及びサブ分岐は、もしあれば、シス

10

20

30

40

50

テムにより実行されてもよい別の継続的な動作を示す一又はそれ以上の分岐経路を形成してもよい。生成された探索木の各分岐経路は、分岐経路がどちらに及びどのようにシステムスループット（又は他の所望の基準）を改善するかに基づいて点数化されてもよく、探索木の分岐経路は、分岐経路の点数の少なくとも一部に基づいて選択されてもよい。システムは、その後、探索木の選択された分岐経路における動作を実行してもよい。したがって、いくつかの実施形態では、システムスループット及び効率は、現在のシステム状態及びシステムが現在の状態にあるときに実行される後続の動作の知見を用いることにより改善されてもよい。

【0014】

#### 処理システム

10

図1A及び1Bは、例えば、デュアルリアクタモジュール（dual reactor module（DRM））のような2つのリアクタを有する半導体処理システム201と共に、例えば基板を移動及び一時的に収納するための追加の補助装備の一例を示す。特に、図1Aは、半導体処理システム201の概念的な斜視図である。図1Bは、いくつかの実施形態に係る図1Aの半導体処理システム201の平面図である。基板は、例えば、使用される基板ホルダの種類に応じて、垂直又は水平方向を含む様々な方向にシステム201内で処理されることを理解すべきである。基板113は、水平な構成で図1Aに示される。いくつかの実施形態では、基板113は、垂直向きに処理されてもよい。

【0015】

半導体処理システム201は、ハウジング102を含み、一般的には、いわゆる“クリーンルーム”で搭載されてもよい。ハウジング102は、様々なプロセスが基板に実行されるリアクタ領域又はチャンバ121を含んでもよい。中間収納チャンバ121は、パーティション102と103との間のハウジング102に配置されてもよい。初期収納チャンバ123は、ハウジング102のパーティション104と105との間に配置されてもよい。入出力ステーション（I/Oステーション）133は、基板を処理システム201に導入するために初期収納チャンバに隣接して設けられてもよい。

20

【0016】

図1Aの処理システム201は、例えば、システム201が、リアクタチャンバ121に配置される第1のリアクタ106及び第2のリアクタ107のような2つのリアクタを含むデュアルリアクタモジュール（dual reactor module（DRM））を示す。図1Aに示される実施形態では、第1のリアクタ106及び第2のリアクタ107は、ファーンレスであるが、リアクタ106及び107は、堆積チャンバ、リソグラフィステーション、エッチングステーション等を含む適切なリアクタ又は処理ステーションであってもよいが、これらに限定されない。リアクタ106及び107は、垂直に配置され、基板113が充填された基板ポート112は、リアクタ106及び107の下から垂直方向にリアクタ106及び107に導入されてもよい。この目的を達成するために、各リアクタは、垂直方向に移動可能なエレベータ114を有してもよい。第2のリアクタ107に対応する1つのエレベータ114のみが図1Aで見られるが、第1のリアクタ106もまたエレベータ114を含んでもよいことを理解すべきである。ポート112は、下部に絶縁プラグが設けられ、詳細には説明しないが、ポートとファーンレスとの間にシールを提供する。

30

40

【0017】

本明細書に記載されるように、回転可能なカルーセル111は、カットアウト115が設けられ、リアクタ106及び107の下部に位置づけられてもよい。カルーセル111は、基板のポートを支持するように構成される少なくとも2つのカルーセル位置を含んでもよい。また、カルーセル111は、第1のリアクタ106と第2のリアクタ107との間に基板113のポート112を移送するように構成されてもよく、その逆でもよい。例えば、カルーセル111は、2つのリアクタ間又はロボットアームのようなポート移送装置116へポート112を移動するために、例えば、90°又は180°の適切な角度で回転してもよい。カットアウト115は、カットアウト115が正しい位置にもたらされ

50

た場合に、エレベータ 112 がカットアウト 115 を通じて上昇及び下降することができるような形状である。一方、ポート 112 の下部の直径は、当該直径がカールセル 111 のカットアウト 115 よりも大きくなるような大きさであってもよく、エレベータが図 1 A に示される位置から下に移動するときに、ポート 112 は、カールセル 111 に配置され、逆の動作で再びそこから取り除かれてもよい。

#### 【0018】

ポート 112 は、第 1 のリアクタ 106 及び第 2 のリアクタ 107 の両方に供給されてもよく、様々な処理がポート内で行われてもよい。いくつかの実施形態では、ポート 112 の平行なグループは、第 1 のリアクタ 106 により独占的に処理される、及び / 又は第 2 のリアクタ 107 により独占的に処理されてもよい。ポート 112 は、基板 113 に提供されてもよい。例えば、基板 113 は、ＩＯステーション 133 から移送カセット 110 に供給され、アーム 131 を用いて閉じることが可能な開口 134 を通じて収納ステーション 108 に配置されてもよい。アーム 131 は、ロータリープラットホーム 127 の一連のカットアウト 126 のものよりも直径が小さいベアリング表面 132 を含む。このような複数のロータリープラットホーム 127 は、収納ステーション 108 の垂直方向に上下に設けられてもよい。アーム 131 は、高さアジャスター 135 を用いて垂直方向に移動可能であってもよい。アーム 131 は、アーム 131 が、ＩＯステーション 133 と収納ステーション 108 との間でカセット 110 をピックアップ又はリムーブするように搭載されてもよい。アーム 131 は、また、収納ステーション 108 とロータリープラットホーム 130 との間でカセットを移動してもよい。ロータリープラットホーム 130 は、回転時に、カセット 110 が、開口 107 が形成されるパーティション 104 の反対に配置され、カセット 110 が開いた後に、基板 113 は、基板ハンドリングロボット 124 によりカセット 110 から取られ、中間収納チャンバ 122 に配置されるポート 112 に配置されてもよい。ポート 112 は、中間収納チャンバ 122 に配置されている間、端部にベアリング表面 117 が提供されるポート移送装置 116 (例えば、ロボットアーム) により支持され、その大きさは、再びカットアウト 115 よりも若干小さい。移送装置 116 は、リアクタチャンバ 121 のカールセル 111 にポート 112 を配置するためにパーティション 103 のクロージャ 119 を通じてポート 112 を移動してもよい。クロージャ 119 は、チャンバ 122 及び 123 から中間収納チャンバ 121 を閉じることが可能にするために設けられる。

#### 【0019】

様々な種類の処理を行うために、図 1 A に図示されるオペレータ 140 は、多数のカセット 110 を導入し、パネル 136 で制御操作を行うことにより、収納ステーション 108 をロードする。各カセット 110 は、アーム 131 を用いて、ＩＯステーション 133 から、収納ステーション 108 のこれらのカセット 110 のために作られた収納区画 109 に移送されてもよい。これは、開口 134 を通じてＩＯステーション 133 から関連するカセット 110 を取り除く位置から開始し、カセット 110 は、その後、収納ステーション 108 のより高い区画 109 へ移動するために上部へ移動されることを意味する。収納ステーション 108 の回転により、カセット 110 を有する個々の区画 109 を充填することができる。

#### 【0020】

カセット 110 は、その後、アーム 131 により収納ステーション 108 から取り出され、ロータリープラットホーム 130 に配置されてもよい。カセット 110 は、ロータリープラットホーム 130 で回転され、パーティション 104 の反対側に配置されてもよい。基板ハンドリングロボット 124 を用いて、基板 113 は、取り出され、ポート移送装置 116 又はその近傍に配置される基板ポート 112 に配置されてもよい。その間に、本明細書で説明されたように、カールセル 111 は、リアクタチャンバ 121 の内部に存在する基板 113 で行われる処理に関するリアクタチャンバ 121 に移動することができる。ポート 112 が中間収納チャンバ 122 に充填され、かつリアクタ 106, 107 の一方が利用可能になった後、この時点で閉じられている開口 119 が開かれ、充填された基

10

20

30

40

50



板ポート 112 は、ポート移送装置 116（例えば、ロボットアーム）のような適切なポート移送装置を用いてカルーセル 111 に配置されてもよい。カルーセル 111 は、その後、回転され、充填された基板ポート 112 は、カルーセル 111 から取り出され、リアクタ 106 又は 107 の一方へ移動されてもよい。リアクタ 106 及び / 又は 107 での処理の後に、充填されたポート 112 において、処理された基板 113 は、基板 113 をリアクタ 106 , 107 へロードするための上述したものの反対側への移動を用いてリアクタ 106 , 107 から取り出される。

#### 【0021】

図 2A - 2E は、いくつかの実施形態に係る半導体処理システムの別の実施例を示す。よって、図 2A 及び 2B のシステム 101 のパーツは、図 1A のシステム 201 と類似又は同一のものであってもよい。図 2A は、半導体処理システム 101 の概念的な斜視図である。処理システムは、通常、システムコンポーネントを取り囲むハウジング 102 を含んでもよい。図 2A のシステム 101 は、2 つのデュアルリアクタモジュール (DRMs) を含んでもよい。第 1 の DRM は、第 1 のハウジング 102a 内に收容され、第 2 の DRM は、第 2 のハウジング 102b 内に收容される。第 1 のハウジング 102a 内に、システム 101 は、リアクタチャンパの - 又はそれ以上のリアクタを含んでもよい。図 2A に示されるように、システム 101 は、第 1 の DRM を形成するために、第 1 のハウジング 102a 内に第 1 のリアクタ 106a 及び第 2 のリアクタ 107a を含んでもよい。さらに、システム 101 は、また、第 2 の DRM を形成するために、第 2 のハウジング 102b 内に別の第 1 のリアクタ 106b 及び第 2 のリアクタ 107b を含んでもよい。図 2A では、第 1 のリアクタ 106a , 106b 及び第 2 のリアクタ 107a , b は、例えば、堆積プロセスを行うファーンレスであるが、リアクタ 106a , 106b 及びリアクタ 107a , b は、単一の基板リアクタ、エッチングステーション、リソグラフィマシーン等を含む任意の他の適切なプロセスステーションであってもよいが、これらに限定されない。回転可能なカルーセル 111a 及び 111b は、リアクタ 106a , 106b 及びリアクタ 107a , b の各対の下に配置されてもよい。

#### 【0022】

マルチアームロボットのようなマニピュレータ 165 は、交換位置 141a 及び 141b に位置する収納ステーション 108a , 108b , 108c , 108d とポート 112a , 112b とで基板を移送するように構成されてもよい。各ポート 112 は、多数の基板ホルダー 118 を保持してもよく、各基板ホルダー 118 は、図 2C - 2E にさらに示すような基板 113 のバッチを收容する。マニピュレータ 165 又は他のシステムマシナリーは、交換位置 141a 及び 141b に位置する収納ステーション 108a - 108d とポート 112a 及び 112b のそれぞれとの間で、基板を有する基板ホルダー 118 を移動してもよい。図 2A に示すように、基板のバッチ（例えば、集積回路及び / 又は太陽電池及び関連するデバイスを形成するための基板を含む半導体基板）を有する複数の基板ホルダーを保持するポート 112a 及び 112b は、処理するためにリアクタへ搬送される前に、交換位置 141a 及び 141b に位置してもよい。いくつかの実施形態では、ポート 112a 及び 112b は、10 又はそれ以上、50 又はそれ以上、100 又はそれ以上の基板を保持してもよい（図 2D 及び 2E 参照）。基板 113 を有する基板ホルダー 118 がポート 112a 及び 112b に搬送されると、ポート 112a 及び 112b は、カルーセル 111a , 111b に搬送され、カルーセル 111a , 111b は、ポート 112a 及び 112b をリアクタ 106a , 106b , 107a , 又は 107b の下部に位置付けるように回転されてもよい。様々な実施形態において、ポート移送装置（図 2A には図示せず、例えば、図 1A 及び 4 のロボットアーム 116 を参照）は、交換位置 141a , 141b とカルーセル 111a , 111b との間でポート 112a 及び 112b を移動してもよい。別の実施形態では、カルーセル 111a , 111b は、別々の装置が、ポート 112a , 112b を交換位置 141a , 141b からカルーセル 111a , 111b へ移動するために必要とならないように、交換位置 141a , 141b の下のカルーセル位置を含んでもよい。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 2 3 】

エレベータ（図示せず、例えば、図 4 参照）は、処理のためにリアクタ 1 0 6 a , 1 0 6 b , 1 0 7 a , 及び 1 0 7 b への開口を通じてポート 1 1 2 a , 1 1 2 b を上昇させるために採用されてもよい。リアクタ 1 0 6 a , 1 0 6 b , 1 0 7 a , 及び 1 0 7 d の処理が完了したとき、エレベータは、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b をカルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b へ下降させ、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b の処理済みの基板は、別の処理のためにポート 1 1 2 a , 1 1 2 b からアンロードされてもよい。基板がポート 1 1 2 a , 1 1 2 b に加えられる又は取り除かれると、カルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b は、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b を処理のために適切な位置へ回転してもよい。

## 【 0 0 2 4 】

収容ステーション 1 0 8 c , 1 0 8 d を含む入出力ステーション（ＩＯステーション） 1 3 3 は、基板を処理システム 1 0 1 へ導入するために設けられてもよい。処理システム 1 0 1 は、また、コントローラ 1 2 0 を含んでもよく、プロセッサ及びメモリを有するコンピュータを含んでもよい。コントローラ 1 2 0 は、本明細書に記載される様々な処理システムコンポーネントと電氣的に通信してもよく、又はそれらのコンポーネントへ動作命令を提供するために様々なコンポーネントと通信するように構成されてもよい。オペレータは、コントローラ 1 2 0 を操作するため又はコントローラ 1 2 0 へ命令を提供するためにインターフェースパネル 1 3 6 を用いてもよい。動作において、いくつかの実施形態では、オペレータは、インターフェースパネルを用いて所望の処理シーケンスを開始してもよい。例えば、マニピュレータ 1 6 5 は、未処理の基板 1 1 3 で充填された基板ホルダー 1 1 8 を有するポート 1 1 2 a , 1 1 2 b をロードしてもよく、及び／又はポート搬送装置 1 1 6 は、処理済みの基板のポート 1 1 2 a , 1 1 2 b を、処理済みの基板が未処理の基板と交換されうる交換ステーション 1 4 1 a , 1 4 1 b に交換してもよい。未処理の基板のポート 1 1 2 a , 1 1 2 b でロードされると、ポート搬送装置 1 1 6 は、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b を交換位置からカルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b の前の位置へ移送してもよい。カルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b は、その後、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b をリアクタ 1 0 6 a , 1 0 6 b , 1 0 7 a 又は 1 0 7 b の下に位置付けるために、例えば、90°のような適切な角度で回転されてもよい。エレベータは、その後、開口を通じて、処理のためにリアクタ 1 0 6 a , 1 0 6 b , 1 0 7 a 又は 1 0 7 b へポートを上昇させてもよい。処理の後に、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b は、エレベータを用いて処理済みのポート 1 1 2 a , 1 1 2 b をカルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b に下降させることにより、リアクタ 1 0 6 a , 1 0 6 b , 1 0 7 a 又は 1 0 7 b 及びシステム 1 0 1 から取り除かれてもよい。カルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b は、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b をカルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b の前の位置へ回転してもよく、ポート搬送装置は、処理済みのポート 1 1 2 a , 1 1 2 b をカルーセル 1 1 1 a , 1 1 1 b から交換位置 1 4 1 a , 1 4 1 b へ移送してもよく、ここで処理済みの基板を有する基板ホルダーは、マニピュレータ 1 6 5 により、ポート 1 1 2 a , 1 1 2 b から、例えば、ＩＯステーション 1 3 3 の収容ステーション 1 0 8 c , 1 0 8 d へアンロードされてもよい。基板を有する基板ホルダー 1 1 8 は、その後、別の処理のためにシステム 1 0 1 から取り除かれてもよい。

## 【 0 0 2 5 】

図 2 B は、図 2 A に示されるシステム 1 0 1 の D R M の平面図である。図 2 B に示すように、カルーセル 1 1 1 は、4 つのカルーセル位置を含んでもよい。例えば、カルーセル 1 1 1 は、ポート移送装置 1 1 6 から基板のポート 1 1 2 を受け取るように構成されるフロントカルーセル位置 1 5 1 を含んでもよい。ポート移送装置 1 1 6 は、適切な数の自由度を有するロボットアームを含んでもよい。ポート移送装置 1 1 6 は、基板のポート 1 1 2 を指示し、交換位置 1 4 1 において、ポート 1 1 2 を交換位置 1 4 1 からフロントカルーセル位置 1 5 1 へ移動してもよい。本明細書で説明されたように、処理済みの基板は、交換位置 1 4 1 において、未処理の基板のために交換されてもよい。カルーセル 1 1 1 は、また、第 1 のリアクタカルーセル位置 1 5 5 と、第 2 のリアクタカルーセル位置 1 5 6 と、を含んでもよい。第 1 のリアクタカルーセル位置 1 5 5 は、第 1 のリアクタ 1 0 6 の

10

20

30

40

50

下に位置付けられてもよく、第2のリアクタカールセル位置157は、例えば、図2Aの実施形態について上記で開示された第2のリアクタ107のような第2のリアクタ107の下に位置付けられてもよい。ポート112がフロントカールセル位置151で受け取られると、カールセル111は、ポート112を第1のリアクタ106の下に位置付けるために時計回りに90°回転されてもよく、又はポート112を第2のリアクタ107の下に位置付けるために反時計回りに90°回転されてもよい。例えば、ポート112が第1のカールセル位置155へ回転された場合、第1のポートエレベータ114aは、ポート112を第1のリアクタ106へ上昇させるために用いられてもよい。ポート112が第2のカールセル位置157へ回転された場合、第2のポートエレベータ114bは、ポート112を、処理のために第2のリアクタ107へ上昇させるために用いられてもよい。様々な実施形態において、カールセル111は、カールセル111の後方の近傍にあるリアカールセル位置153を含んでもよい。リアカールセル位置153は、スタンバイ位置でポート112を保持するために用いられてもよい。様々な実施形態において、ポート112は、リアカールセル位置153にある間、冷却されてもよい。別の実施形態では、カールセル111は、2又は3の位置のみを含んでもよく、さらに別の実施形態では、カールセル111は、4つ以上のカールセル位置を含んでもよい。

#### 【0026】

図2C及び2Dは、図2Aのシステム101と共に用いられるリアクタ106及びポート112の斜視図を示す。例えば、リアクタ106は、図2Aのシステムのリアクタ106a, 106b, 107a, 又は107bとして実装されてもよい。リアクタ106及びポート112は、また、本明細書で開示される他の実施形態で用いられてもよい。図2Cのリアクタ106は、太陽電池基板を処理するための様々な実施形態において使用されてもよい。いくつかの他の実施形態では、リアクタ106は、集積回路を処理するために使用されてもよい。図2Dに示すように、例えば、ポート112は、基板113のアレイを支持するように構成される複数の基板ホルダー118を含んでもよい(図2A)。ポート112は、処理のために、開口142を通じてリアクタ106へ垂直に移動されてもよい。

#### 【0027】

図2Eは、ポート112にロードされる基板113のバッチの概念的な斜視図である。図示された基板113は、正方形又は矩形状であるが、基板113は、円形のような任意の適切な形状であってもよいことが理解されるべきである。また、図示された基板113は、太陽電池基板であるが、集積回路基板又は他の適切な基板であってもよい。基板113は、図2Eにおいて基板ホルダー118に垂直に向けられてもよい。

#### 【0028】

当業者は、上記に対して多数の変更が可能であることを理解するであろう。例えば、1つのリアクタで十分であってもよく、2つ以上のリアクタが存在してもよい。収納ステーションは、異なる構成であってもよく、様々な移動機構の移送装置及びマニピュレータは、システムパラメータに応じて同様に調整されてもよい。

#### 【0029】

#### 基板の処理をスケジュールするシステム及び方法

図1A - 1B及び2A - 2Eについて示されるように、処理の各種の段階における基板は、様々な機構によりステーションからステーションへ移動されてもよい。高スループットを提供するために、効率の良い処理を提供するために、システムの現在の状態に基づいて、システムにおける処理ステーションと関連する装備との間での基板の移動(例えば、ポートにロードされた基板)を計画することが有利である。例えば、ポートがリアクタ内で処理されているときには、通常、他のポートは、リアクタ内に導入されない。しかし、システムを効率良く動作させるために、処理されるポートがリアクタ内にある間に、他の動作が取られてもよい。例えば、後続のポートは、ポート移送装置にロードされてもよく、又は直近で処理されたポートは、そのポートの基板を冷却可能にするために、リアカールセル位置へ回転されてもよい。すなわち、移動を効果的に計画し、システムを通じてポ

ートを処理することにより、スループットが有益に向上される。

【 0 0 3 0 】

上述したように、様々な実施形態では、（例えば、図 2 A で示されるような）コントローラ 1 2 0 は、処理システムの現在の状態に基づいて、処理シーケンス及び基板の移動をスケジュールしてもよい。通常、処理シーケンス時の時間の任意の時点において、コントローラ 1 2 0 は、現在の状態にあるときに、どの動作をシステムが取るかを判定してもよく、例えば、ポートをリアクタに移動可能又はポートをリアクタから取り除くことが可能であるかどうか、若しくは基板のポートが交換位置で交換されたかどうかを判定する。本明細書で説明されるように、さらなる動作が可能であってもよい。各取り得る動作は、コントローラ 1 2 0 によりシミュレーションされてもよく、コントローラは、取り得る後続の動作の探索木を形成してもよい。図 2 A に示されるコントローラ 1 2 0 は、例えば、ハウジング 1 0 2 a 及び 1 0 2 b の両方のリアクタ及びマニピュレータ 1 6 5 を含む図 2 A に示される両方の D R M のような一又はそれ以上の D R M を制御するようにプログラムされてもよい。別の構成では、しかし、各 D R M は、独自のコントローラを有してもよい。例えば、第 1 のコントローラは、第 1 のハウジング 1 0 2 a において、リアクタ 1 0 6 a , 1 0 7 a の動作を制御することができ、第 2 のコントローラは、第 2 のハウジング 1 0 2 b において、リアクタ 1 0 6 b , 1 0 7 b の動作を制御することができる。様々な実施形態では、コントローラは、所定の計画対象期間 ( time horizon ) 又は“予見時間 ( look - ahead time ) ”で探索木を体系的に調査してもよい。探索木の各分岐は、点数化されてもよく、最も良い点数の分岐が選択されてもよい。選択された分岐における動作は、その後、システムにより実行されてもよい。よって、システムコントローラは、システムの現在の状態及びシステムのシミュレートされた後続の状態に基づいて、リアルタイムで処理シーケンスをスケジュールしてもよく、当該シミュレーションは、特定の所定の計画対象期間内まで及び。

【 0 0 3 1 】

図 3 は、例えば、リアクタ及び処理システムに関連付けられたシステムの様々な構成要素のような処理システムの動作をスケジュール及び制御するための一つの方法 3 0 0 を示すフローチャートである。例えば、方法 3 0 0 は、ブロック 3 0 2 で開始し、システムの現在の状態を判定する。通常、システムの状態は、一又はそれ以上ポートの位置及び一又はそれ以上のポートのそれぞれの処理状態により少なくとも定義されてもよい。また、様々な実施形態では、システムの状態は、処理システムの他の装備の状態により定義されてもよく、時間成分を含んでもよい。例えば、時間成分は、リアクタがポートを受け取るために利用可能であるまでの時間、及び / 又はポートがリアクタの一方を離れるため（例えば、処理後）にスケジュールされる時間を含んでもよい。さらに、現在の状態は、処理が、リアクタの一方で継続するようにスケジュールされる時間に基づいてもよい。例えば、状態は、リアクタ 1 のポート 1 が 1 0 分の処理時間を有しているが、リアクタ 2 のポート 2 は処理を完了していると判定することにより部分的に定義されてもよく、例えば、ポート 2 の基板は、2 分の冷却時間を有している、又は別のポートは、ポート 2 の次の位置にあり、ポート 2 が別のポートに移動することを 2 分間妨げる。システムの状態は、エレベータの位置により部分的に定義されてもよい。例えば、エレベータは、リアクタの近傍の上昇位置、カルーセルの近傍の下降位置又は上又は下に移動する間の中間位置であってもよい。さらに、システムの状態は、例えば、リアクタからの熱いポートをアンロードした後に、ポートは、ポートから基板を取り除く前に後続の冷却期間のためにスケジュールされるというような、処理後に各ポートが冷却されるようにスケジュールされる時間に基づいて判定されてもよい。また、システムの状態は、例えば、カルーセル位置がポートを現在支持している、及び / 又はカルーセル上のポートの処理状態のようなカルーセルの向きにより部分的に定義されてもよい。他の実施形態、例えば、処理システムが単一のウェーハクラスタツールである実施形態では、状態は、一又はそれ以上の基板の位置及び一又はそれ以上の基板の処理状態により定義されてもよい。また、このような実施形態では、システムの状態は、リアクタ及びロボットのような移動パーツを含む処理システムの他の装

備の状態によりさらに定義されてもよく、残りの処理時間等に関する時間成分を含んでもよい。

#### 【0032】

図4は、特定の現在の状態における処理システム401を概念的に示す。図1A-1B及び2A-2Eのように、システム401は、交換位置141とハウジング102とに位置付けられるポート移送装置116を含んでもよい。収納ステーション108は、基板が収納ステーション108と交換位置141とで移動するように、交換位置に隣接して位置付けられてもよい。複数のポート112は、システム401内に配置されてもよいが、この実施例のためには、第1のポート112a及び第2のポート112bのみが考慮されるであろう。例えば、図4に示されるシステム401の状態は、第1のポート112aの位置及び処理状態並びに第2のポート112bの位置及び処理状態により定義されてもよい。図4の目的のために、第1のポート112aは、処理ステップの完了後に、第1のリアクタ106でスタンバイ処理を受けており、第2のポート112bは、空のポートであり、カールセル111のフロントカールセル位置151に位置付けられる。図示されるように、エレベータ114a及び114bの両方は、“下降”位置にある。

10

#### 【0033】

方法300(図3)は、ブロック304へ進み、一又はそれ以上の分岐を有する探索木を生成する。本明細書に説明されるように、探索木の各分岐は、システムが現在の状態にあるときに実行可能な一又はそれ以上の後続の動作を識別してもよい。図4の例について簡素化するために、第2のリアクタ107及びそのポートエレベータ114bの存在が無視される。しかし、開示されたスケジューリング処理は、複数のリアクタにより実行され、多数の分岐及び取り得る動作を有する大きな探索木を得ることが理解されるべきである。

20

#### 【0034】

第2のリアクタ107を無視して、図5は、図4に示されるシステム401の与えられた現在の状態の探索木550の一例を示す。コントローラは、所定の計画対象期間についての探索木550を生成してもよい。所定の計画対象期間がない場合には、コントローラは、取り得る動作の数が、計画対象期間により指数関数的に増長し、コントローラの処理時間を増加させるように、異常に長い期間で探索木550において予見する。計画対象期間を制限することにより、コントローラは、取られる可能性のある動作を分析するための管理可能なタイムウインドウを形成してもよく、これは、処理時間の低減、及び処理シーケンスの最中に次に動作が選択されることを可能にするリアルタイム分析を行う機能の促進の両方を行ってもよい。所定の計画対象期間は、適切な時間であってもよい。例えば、計画対象期間は、約10分から約45分の範囲内であってもよい。他の実施形態では、計画対象期間は、約15分から約35分の範囲内であってもよい。いくつかの実施形態では、計画対象期間は、例えば、ポートの基板に材料の層を堆積するような特定のプロセスを実行するために必要な時間のような特定のプロセスの期間に基づいて選択されてもよい。図4及び5の例では、探索木550を生成するために15分間の計画対象期間が用いられる。よって、コントローラは、15分間の計画対象期間内で開始される全ての取り得る動作を予見する。なお、例えば、リアクタからポートを下降する一方で、ポートがカールセル位置に既に存在する場合や、別のポートが既に存在するリアクタにポートを挿入する場合等のように、いくつかの動作は、行われることができないことを留意する。このような動作は、ブロック304を実行するときの考慮から除かれる。さらに、いくつかの実施形態では、無用な又は非生産的な動作は、方法300のブロック304を実行するときには考慮されない。開示された実施形態の目的の1つがシステムスループットを改善することであるため、コントローラは、例えば、コントローラが、理論的には実行可能であるが、システムの基板の処理を進めない些細な動作を考慮しないというような基板の処理を進める動作のみを考慮してもよい。例えば、空のカールセルを回転する又は取り除いた後に直ぐにカールセルにポートを配置する等は、考慮されなくてもよい。一般的には、システムを前に行われた状態にする動作は、非生産的であると考慮される。これらの動作は、現在の

30

40

50

状態で理論的には可能であるが、基板の処理に影響を与えない。

【 0 0 3 5 】

図 5 では、ブロック 5 5 2 は、例えば、図 4 に示されるシステムスナップショットにおいて示されるような現在の状態のようなシステムの現在の状態を示す。現在の状態では、第 1 のポート 1 1 2 a は、リアクタ 1 0 6 の処理ステップを完了した後に、第 1 のリアクタ 1 0 6 ( 図 4 ) のスタンバイ処理を受けている。また、第 2 のポート 1 1 2 b は、フロントカールセル位置 1 5 1 において空となり、かつ位置付けられる。図 5 に示すように、コントローラが、システムが図 4 に示される現在の状態にあるとして選択可能である様々な取り得る動作 ( 例えば、5 つの動作は無用又は非生産的である ) が存在する。各分岐は、取り得る動作を探索木 5 5 0 の一又はそれ以上の分岐と関連付けることにより生成されてもよい。よって、現在の状態での各取り得る動作は、例えば、分岐 1 A、分岐 1 B、分岐 1 C、分岐 1 D、分岐 1 E 又は分岐 1 F のような探索木 5 5 0 の 1 つの分岐に対応してもよい。各分岐は、さらに、一又はそれ以上のサブ動作を含む一又はそれ以上のサブ分岐に分岐してもよく、それに替えて、各分岐は、1 つの動作のみを含んでもよい。よって、本明細書で使用されるように、分岐は、システムが現在の状態にあるときに行われる開始動作 ( イニシャル動作 ) を示してもよい。各分岐は、一又はそれ以上のサブ動作又はそれらのサブ動作に基づくさらなる動作に対応する一又はそれ以上のサブ分岐を含んでもよい。

10

【 0 0 3 6 】

各分岐及び取り得る一連の連続するサブ分岐は、一又はそれ以上の分岐経路を形成してもよく、各分岐経路は、システムにより行われてもよい一連の連続する動作又は連続する動作のシーケンスから形成される。実際には、図 5 に示すように、各分岐経路は、連続する動作の複数のレベルを含むことができる。分岐内のサブ分岐及び動作のそれぞれは、分岐又は特定の動作のそれぞれでの全ての動作を行うために必要な時間に対応する、関連付けられた期間を有してもよい。また、各分岐は、単一の関連付けられた動作又は動作が共に行われる場合に、複数の動作を有してもよい。例えば、分岐経路は、所定の計画対象期間に取られる連続する動作の経路を示してもよい。例えば、図 5 は、6 つの分岐 - 分岐 1 A、1 B、1 C、1 D、1 E 及び 1 F を示す。分岐経路の例は、例えば、ブロック 5 5 2 の現在の状態で開始し、計画対象期間が完了した時点でブロック 5 5 3、5 5 9 及び 5 6 2 へ進む。多くの他の分岐経路がブロック 5 5 2 に示される現在の状態で取り得ることが理解されるべきである。

20

30

【 0 0 3 7 】

すなわち、本明細書で説明されたように、分岐 ( 例えば、分岐 1 A - 1 F ) は、システムが現在の状態で取られうる動作を記述してもよい。各分岐は、分岐から延びる一又はそれ以上のサブ分岐を含んでもよい。分岐経路は、一連の一又はそれ以上の連続する動作により形成されることができる。例えば、1 つの分岐経路は、ブロック 5 5 3、5 5 9 及び 5 6 2 により与えられる 3 つの連続する動作を含んでもよい。別の分岐経路は、ブロック 5 5 3、5 5 9 及び 5 6 0 により与えられる 3 つの連続する動作を含んでもよい。さらに別の分岐経路は、例えば、所定の計画対象期間がブロック 5 5 9 の後に続かない実施形態では、ブロック 5 5 3 及び 5 5 9 により与えられる 2 つの連続する動作を含んでもよい。実際には、さらに別の分岐経路は、例えば、所定の計画対象期間がブロック 5 5 8 の後に続かない実施形態では、ブロック 5 5 8 により取られる単一の動作により定義されてもよい。よって、分岐経路は、システムにより選択及び取られてもよい一又はそれ以上の連続する動作を定義することができ、探索木 5 5 0 は、所与の計画対象期間に取り得るすべての分岐経路のコレクションを定義することができる。

40

【 0 0 3 8 】

さらなる実施例として、分岐 1 A は、ブロック 5 5 3 で開始し、図 4 の第 2 のポート 1 1 2 b は、移送装置 1 1 6 により交換位置 1 4 1 へ移動されてもよい。ブロック 5 5 3 に示されるように、図 4 においてポート 1 1 2 b を交換位置 1 4 1 へ移送することは、約 2 分掛かる。分岐 1 B について、ブロック 5 5 4 は、カールセル 1 1 1 を時計回りに 9 0 °

50

回転することを含み、様々な実施形態において、約 1 分掛かる。分岐 1 C について、ブロック 5 5 5 は、カルーセル 1 1 1 を反時計回りに 90° 回転することを含み、これも約 1 分掛かる。分岐 1 D について、ブロック 5 5 6 は、例えば、第 2 のポート 1 1 2 b をリアカルーセル位置 1 5 2 へ移動するためにカルーセル 1 1 1 を 180° 回転することを含んでもよく、これは、約 2 分掛かる。それに替えて、分岐 1 E 及びブロック 5 5 7 では、第 1 のポート 1 1 2 a は、エレベータ 1 1 4 a により下降されてもよく、これは完了するために約 3 分掛かる。最後に、分岐 1 F 及びブロック 5 5 8 では、分岐 1 A 及び分岐 1 E は、同時に開始されてもよい。

#### 【 0 0 3 9 】

探索木 5 5 0 の各分岐について、コントローラは、分岐に関連付ける動作が行われる場合に、システムの後続の状態を判定するように構成されてもよい。システムの後続の状態は、例えば、システムの一又はそれ以上のポートの位置及び処理状態を含む、現在の状態に関する上記で説明された要因に基づいてもよい。開始動作として、後続の状態は、システムが後続の状態にあるときに実行可能な動作のセット（例えば、無用な又は非生産的な動作）を判定するように分析されてもよい。例えば、図 5 の探索木 5 5 0 において示されるように、分岐 1 A がコントローラにより選択された場合、第 2 のポート 1 1 2 b は、移送装置 1 1 6 により交換位置 1 4 1 へ移動される。したがって、分岐 1 A については、ブロック 5 5 3 に導く分岐経路に関連付けられるシステムの後続の状態は、第 2 のポート 1 1 2 b が空であり、交換位置 1 4 1 に位置付けられる一方で、第 1 のポート 1 1 2 a がスタンバイ処理下の第 1 のリアクタ 1 0 6 に維持されるようになってもよい。

#### 【 0 0 4 0 】

後続の状態、例えば、ブロック 5 5 3 のステップを実行した後は、システムにより行われうる複数の動作が存在してもよい。ブロック 5 5 9 に示される一つのオプションは、交換位置 1 4 1 において第 2 のポート 1 1 2 b の基板ロードを交換することである。図 5 に示されるように、ブロック 5 5 9 へ代替の動作は、（ a ）交換位置からカルーセルへポート 1 1 2 b を戻す（ブロック 5 6 3）；（ b ）ポート 1 1 2 a を下降する（ブロック 5 6 4）；又は（ c ）ポート 1 1 2 b 及び下降するポート 1 1 2 a の基板ロードを同時に交換することを含む。なお、ブロック 5 6 3 の動作（ a ）は、動作が進まずに、前の状態にシステムを戻すような無用な動作の一例である。無用な動作は排除され、よって、ブロック 5 6 3 は、いくつかの実施形態において可能性のある後続の動作として考慮されない。

#### 【 0 0 4 1 】

図 5 の分岐経路の一例として、特定の分岐経路は、ブロック 5 5 3 で開始し、ブロック 5 5 9 へ続いてもよい。したがって、コントローラは、システムを分岐 1 A のブロック 5 5 3 からブロック 5 5 9 へ向ける。よって、ブロック 5 5 9 へ導く分岐経路では、未処理のロードは、交換位置 1 4 1 で第 2 のポート 1 1 2 b へロードされてもよく、これは約 10 分掛かる。したがって、この点については、ブロック 5 5 3 及び 5 5 9 の動作は、合計で 12 分掛かる（例えば、第 2 のポート 1 1 2 b を交換位置 1 4 1 へ移動して 2 分、基板ロードを交換して 10 分）。計画対象期間又は予見期間が 15 分であるため、コントローラは、例えば、第 2 のポート 1 1 2 b が未処理基板の新たなバッチによりロードされるようなシステムが次の段階にある現在可能な動作を分析することにより、ブロック 5 5 9 からの追加のサブ分岐を生成することを継続してもよい。

#### 【 0 0 4 2 】

例えば、ブロック 5 5 3 からブロック 5 5 9 へ導く分岐経路を進んだ後のようなブロック 5 5 9 のステップを行った後のシステムの後続の状態を考慮して、3 つの追加の取り得る動作又は分岐経路が存在してもよい。まず、ブロック 5 6 0 を進む分岐経路では、図 4 の第 2 のポート 1 1 2 b は、ポート搬送装置 1 1 6 によりカルーセル 1 1 1 へ移動され、これは約 2 分掛かる。又は、ブロック 5 6 1 へ導く分岐経路では、図 4 の第 1 のリアクタ 1 0 6 における第 1 のポート 1 1 2 a は、第 1 のエレベータ 1 1 4 a を用いて下降されてもよく、これは約 3 分掛かる。それに替えて、ブロック 5 6 2 へ導く分岐経路では、ブロック 5 6 0 及び 5 6 1 の動作は、並行して又は同時に行われてもよい。よって、ブロック

5 6 2では、コントローラは、システムを、第2のポート1 1 2 bをカルーセル1 1 1へ移動し、かつエレベータ1 1 4 aを用いて第1のポート1 1 2 aを下降させることを同時に行うように誘導してもよく、これは第1のポート1 1 2 aの下降に3分掛かるため、3分となる、ブロック5 6 2でのステップが実行された場合、ブロック5 5 3(2分)、5 5 9(10分)、及び5 6 2(3分)の実行は、所定の計画対象期間の合計の15分と等しいため、計画対象期間が15分に到達する。しかし、図5について示された実施例の探索木5 5 0は、例えば、所与の15分の計画対象期間を取ることが可能である様々な分岐経路のような分岐1 A及びそのサブ分岐の部分についてのみ本明細書で分析されたのみであることを留意すべきである。なお、コントローラは、また、所定の計画対象期間の分岐1 B - 1 Fについての取り得る全ての後続の動作及び分岐経路を同時に分析してもよいことを理解すべきである。これらの後続の動作は、簡略化のために無視される。

10

#### 【0043】

通常、複数の動作は、並行して、例えば、スケジュールの不一致が無い限り同時に行われてもよい。よって、特定の分岐経路は、同時及び/又は平行な動作を含む探索木のノードへ導いてもよい。例えば、図4のブロック5 6 1について上記で説明されたように、第1のポート1 1 2 aは、第2のポート1 1 2 bがカルーセル1 1 1へ移動されるのと同時に第1のリアクタ1 0 6から下降されてもよい。しかし、並行な動作は、部分的な実行を導くことが理解されるべきである。例えば、様々な実施形態では、他の動作が終了する前に1つの動作が終了したとき、探索木において判定ポイントが到達する。例えば、ブロック5 6 2において2分後に、第2のポート1 1 2 bをカルーセル1 1 1へ移動することが完全に完了する一方で、例えば、第1のポート1 1 2 aがカルーセル1 1 1へ完全に下降するまでに1分残るような、第1のポート1 1 2 aを下降することは部分的にのみ完了する。よって、第2のポート1 1 2 bをカルーセル1 1 1へ移動することの最後には、エレベータ1 1 4 a及び第1のポート1 1 2 aの位置は、規定された位置ではなく、中間の位置となる。様々な実施形態では、動作の部分的な完了は、方法3 0 0において考慮され、コントローラは、探索木の分岐を解析するとき、及び/又は部分的に完了した動作を完了するために時間が必要なときに、中間位置でさえも考慮する。例えば、可能性のある後続の動作を分析するとき、コントローラ又はプロセッサは、メモリに中間位置を記憶し、可能性のある後続の動作を分析するとき部分的に完了した動作を完了するために必要な時間を組み込んでよい。

20

30

#### 【0044】

通常、動作の完了は、計画対象期間と正確には一致しない。動作は、計画対象期間よりも早く完了してもよく、これは、別の動作が開始されうること、又は動作が計画対象期間において部分的に完了したことを意味する。異なる分岐経路間の偏りのない比較を可能にするために、全ての分岐経路は、所定の計画対象期間において切り捨てられてもよく、部分的に完了した動作を完了するために必要な時間は、分岐経路を点数化するとき考慮される。さらに、上記で説明されたように、評価するための動作の管理可能なセットを維持するために、探索木のサイズを小さくすることが望まれる。所定の計画対象期間又は预见時間は、探索木のサイズを小さくすることに有利である。しかし、本明細書で説明されたように、探索木のサイズは、例えば、空のカルーセルを回転する、ポートを移動せずに連続して2回カルーセルを回転する、及びカルーセルを回転せずに又はポートの基板を交換せずにポートをカルーセルからピックアップして配置することのような無用な動作を無視することにより更に小さくしてもよい。また、様々な実施形態では、前にあった状態(*previously-visited state*)が再び実行されないように、実施したことがある状態(*visited states*)はコントローラにより記憶されてもよい。例えば、別の期間中に新たな状態が前に実施したものであった場合、コントローラは、その状態に戻ることを探索しなくてもよい。一つの例として、ポートがリアクタから取り出され、新たな状態でカルーセルに配置された場合、コントローラは、別の中間の処理又は基板交換なしでリアクタにポートを単に戻すことは考慮されなくてもよい。特定の時間でのシステムの状態を考慮することにおいて、状態を判定するとき、コントロー

40

50



ラ又はプロセッサの内部クロックが、状態特性が同等でないことを示す場合であっても、コントローラ又はプロセッサは、基板のセットの処理状態全体を考慮してもよい。例えば、時間  $t = 0$  において、10分の冷却残り時間を有するフロントカールセルにおける特定のポートは、時間  $t = 5$  分において、5分の冷却残り時間による同一位置におけるポートと同じ状態である。しかし、全体としてのシステムは、ポートが完全な10分の冷却残り時間を有するとき、時間  $t = 5$  分において異なる状態にある。当業者は、探索木のサイズを生成及び制限する様々な他の手法を取るうることを理解するであろう。

#### 【0045】

図3に戻り、ブロック304での探索木の生成の後に、方法300はブロック306へ進み、生成された探索木の各分岐経路を点数化する。ブロック304では、システムが図4の例示的な実施形態で示される現在の状態にあるときに、複数の分岐は、実行可能な各動作のために生成される。本明細書で説明されたように、例えば、これらの分岐を外れるサブ分岐の各置換による分岐1A - 1Fのような各分岐は、任意の適切な要因又は重みに基づいて点数化されうる一又はそれ以上の分岐経路を含んでもよい。いくつかの実施形態では、現在の状態から、所定の計画対象期間内の最後の取り得る動作へ及び探索木の分岐経路の全体は、例えば、図5の分岐1Aがブロック553からブロック560, 561及び562の1つへ及び分岐経路を含むような分岐経路を点数化するとき分析されてもよい。

#### 【0046】

点数化関数は、各種の適切な処理パラメータに基づいて、各生成された分岐経路に適用されることができる。様々な実施形態では、望ましい状態（例えば、スループットを上げる及び/又は処理時間を短縮する動作）は、正の点数を受け取る一方で、望まれない状態（例えば、ボトルネックを導く動作のようなスループットを下げる動作）は、負の点数を受け取ってもよい。例えば、理論による制限なしで、探索木550の分岐経路は、どのように各ポートがその処理シーケンスに進むかに基づいて点数化されてもよい。さらに、リアクタのアイドル時間を増加させる分岐経路は、プロセスで使用されないリアクタがシステムの全体のスループットを減少させるため、ペナルティを科されてもよい（例えば、負の点数を受け取る）。また、特定の分岐とともに動作を行うことは、ポートをリアクタ内にスタックさせた場合に、後続の処理ステップへ移動するのに替えたとき、特定の分岐経路は、また、システムのボトルネックを軽減するためにペナルティを科してもよい。例えば、点数化関数は、ポートが下降する前にリアクタ内で待機する時間を占めてもよい。ボトルネックが増加する動作は、負の点数を受け取る一方で、ボトルネックを軽減する及び/又はスループットを改善する動作は、正の点数を受け取る。よって、各分岐経路は、各ポートの性能の少なくとも一部に基づいて点数化され、後続の処理ステップへ進む。

#### 【0047】

分岐経路を点数化するために、適切な重みが各分岐の各動作に割り当てられてもよい。本明細書で説明されたように、スピードアップする又はボトルネックを軽減する動作は、正の点数又は重みを受け取る一方で、スローダウン又はボトルネックを増加させる動作は、負の点数又は重みを受け取る。いくつかの実施形態では、処理時間全体が、探索木の特定の分岐経路の動作を実行することの利益を重み付けするときに占められるように、分岐経路の点数全体は、分岐経路の各動作の重み付けされた合計値に基づいて求められてもよい。例えば、リアクタのアイドル時間を増加する又はボトルネックを生じる動作のようなペナルティを招く動作は、負の点数又は重み又は様々な実施形態における僅かな重みを受け取ってもよい。また、様々な実施形態において、特定の重みは、ポートで製造される装置及び/又は互いにある特定のポートを完了することを優先することに応じて、ある特定のポートが別のものに重ねられることを優遇してもよい。例えば、オペレータが、例えば、ポートの値についての理由のためにポートAからポートBにわたる処理に優先順位を付けた場合、ポートAは、ポートBよりも高い又はより優遇される重みを割り当てられてもよい。しかしながら、通常、いくつかの実施形態では、探索木の分岐経路は、システムのスループット全体を上げる及び/又は特定のポートの処理時間を減少させるように点数化

10

20

30

40

50

されてもよい。いくつかの実施形態では、各リアクタの占有度合いが上記で述べた重み付けに加えて又はそれとは別に考慮されてもよい。例えば、高いリアクタ占有度は、多数のリアクタが同時に使用されていることをもたらす動作に対応することができ、低いリアクタ占有度は、一又は少数のリアクタのみが使用されていることをもたらす動作に対応することができる。高い占有状態はスループットを上げることができるため、高いリアクタ占有度を導く分岐経路は、正の点数を受け取る一方で、低いリアクタ占有度を導く分岐経路は、負の点数を受け取る。

#### 【0048】

方法300のブロック308へ移ると、コントローラは、選択された分岐経路の点数の少なくとも一部に基づいて、システムにより行われる分岐経路を選択してもよい。本明細書で説明されたように、例えば、与えられた時間内に処理される基板の数を増加させるために、システムのために高いスループットを提供する分岐経路を選択することが望まれる。この状況において、点数化関数は、高スループットを有する分岐経路が様々な実施形態において選択されるように構成されてもよい。いくつかの態様では、コントローラは、システムを通じて一又はそれ以上のポートの最短のサイクルタイムを提供する分岐経路を選択してもよく、点数化関数は、それに従って構成されてもよい。いくつかの実施形態では、選択された分岐経路は、ブロック306により求められたベストスコアを有する分岐経路であってもよい。

#### 【0049】

したがって、本明細書で説明されたように、選択された分岐経路は、計画対象期間に到達する前又は到達したときに行われうる現在の状態で開始し、最後の動作で終了するいくつかの連続する動作を含んでもよい。図5について開示された実施例では、コントローラは、計画対象期間内に取り得る分岐経路ごとに点数化してもよく、点数化された分岐経路の1つを選択してもよい。例えば、コントローラは、ブロック553で開始し、ブロック559へ進み、ブロック562で終了する分岐経路を選択してもよい。したがって、点数化され、選択された分岐経路は、様々な状態でシステムにより行われる、連続する動作の複数の、別の経路を含んでもよい。なお、コントローラは、連続する動作の特定の分岐経路を選択する場合であっても、コントローラは、動作の完了の後に、選択された分岐経路を再考し、図3の方法300を繰り返してもよい。例えば、システムが、選択された分岐経路のブロック559における動作を実行する場合（例えば、ウェーハロードをポート112bで交換する）、システムは、例えば、並行して行われる動作における期待されない遅延又は交換ステーションで基板の位置合わせを誤る又は基板がない等の時々あるエラーのようなシステムの変化を認識してもよい。コントローラは、現在の状態を認識し、探索木を生成し、適切な分岐経路を点数化及び選択することにより、リアルタイムでこのような遅延又はエラーを認識し、適応することができる。よって、本明細書で開示されるシステム及び方法は、リアルタイムで条件を変更することを有利に適応することができる。また、いくつかの実施形態では、分岐経路が点数化される基準は、状況の変化により変更されてもよい（例えば、いくつかのエラー条件の後の分岐経路の選択は、システムが正常に実行されると考えられるときに、進捗シーケンスの開始における選択とは異なる基準に基づいてもよい）。

#### 【0050】

分岐経路がブロック308で選択されると、システムは、選択された分岐経路の動作を実行してもよい。コントローラは、選択された分岐経路の動作をシステムと通信してもよく、システムは、選択された分岐経路により前述されるようなポートを操作してもよい。なお、方法300は、システムの現在の状態がコントローラにより繰り返し判定されるように、繰り返し行われてもよい。コントローラは、探索木を繰り返し生成し、行われる動作の分岐経路を選択し、選択された分岐経路の一又はそれ以上の後続の動作をシステムに実行させてもよい。よって、コントローラは、高いスループットを提供するために、システムの現在及びシミュレートされた後続の状態に基づいて、所望の、例えば、最も効率の良い動作シーケンスを有利に判定してもよい。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 5 1 】

バッチ処理及び他の型のシステム

図 3 - 5 について上記で開示されたスケジュールしたプロセスは、適切な処理システムで採用されてもよい。例えば、図 3 の方法 3 0 0 は、任意の数の又はタイプの処理ステーションに拡張可能であってもよい。実際には、コントローラ 1 2 0 は、適切な個数の処理ステーションのために探索木を生成してもよく、本明細書で説明された基準に基づいて特定の分岐経路を点数化及び選択してもよい。それによって、開示された実施形態は、例えば、図 1 A に示される単一の D R M システム 2 0 1、図 2 A に示される 2 つの D R M システム 1 0 1、又は中央移送装置の周囲に配列された単一の基板ステーションのような異なる処理ステーションで基板が処理されるクラスタツールを含む、任意の数及びタイプの処理ステーションによりシステムのスループットを有利に促進してもよい。

10

## 【 0 0 5 2 】

図 6 は、いくつかの実施形態に係るクラスタツール処理システム 6 0 1 の平面図である。システム 6 0 1 は、第 1 の I O ステーション 6 3 3 a と、第 2 の I O ステーション 6 3 3 b と、を含んでもよい。第 1 の I O ステーション 6 3 3 a は、(例えば、基板ホルダーを収容することにより) 基板を蓄積し、未処理の基板をシステム 6 0 1 に提供する又はシステム 6 0 1 から処理済みの基板を受け取るために用いられてもよく、又は第 1 の I O ステーション 6 3 3 a は、基板をシステム 6 0 1 へ提供する又は基板をシステム 6 0 1 から受け取ることの両方を行うように構成されてもよい。同様に、第 2 の I O ステーション 6 3 3 b は、未処理の基板をシステム 6 0 1 へ提供する又はシステム 6 0 1 から処理基板を受け取るために用いられてもよく、又は第 2 の I O ステーション 6 3 3 b は、基板をシステム 6 0 1 へ提供する又は基板をシステム 6 0 1 から受け取ることの両方を行うように構成されてもよい。

20

## 【 0 0 5 3 】

マニピュレータ 6 1 6 は、I O ステーション 6 3 3 a 及び / 又は 6 3 3 b から基板を複数の処理ステーション 6 0 6 a , 6 0 6 b , 6 0 6 c 及び 6 0 6 d の 1 つへ移動するように構成されてもよい。処理ステーション 6 0 6 a , 6 0 6 b , 6 0 6 c 及び 6 0 6 d は、任意の型の処理ステーションであってもよい。処理ステーション 6 0 6 a , 6 0 6 b , 6 0 6 c 及び 6 0 6 d は、同一の型の処理ステーションであってもよく、又は異なる型の処理を基板に適用するように構成されてもよい。例えば、処理ステーション 6 0 6 a 6 0 6 d は、堆積チャンバ、エッチングチャンバ、リソグラフィチャンバ、冷却ステーション又は任意の他の型の処理ステーションの一又はそれ以上を含んでもよい。様々な実施形態では、処理ステーション 6 0 6 a 6 0 6 d は、一度に単一の基板を処理するように構成されてもよい。別の実施形態では、一以上の基板は、処理ステーションで処理されてもよい。

30

## 【 0 0 5 4 】

図 3 - 5 について上記で説明された方法 3 0 0 は、図 6 で説明されたクラスタ処理システム 6 0 1 についても同様に使用されてもよい。例えば、コントローラ 6 2 0 は、スループットを改善するために、処理ステーション 6 0 6 a 6 0 6 d で行われる様々なプロセスをスケジュールするようにプログラムされてもよい。コントローラ 6 2 0 は、ボトルネックを軽減し、処理ステーション 6 0 6 a 6 0 6 d が改善されたキャパシティ又は効率で動作されることを確実にするようにプログラムされてもよい。図 4 及び 5 に示される例のように、コントローラ 6 2 0 は、多数の分岐及びサブ分岐を生成することができ、システム 6 0 1 が現在の状態にあるときに取られる可能性のある動作を表す様々な分岐経路を形成し、コントローラ 6 2 0 は、所定の計画対象期間のシステムにより取られる、取り得る分岐経路を点数化することができる。よって、開示されたスケジュール方法は、多くの型の処理システムで使用されてもよい。

40

## 【 0 0 5 5 】

本明細書で説明された特徴及び方法は、汎用コンピュータのプロセッサ又は集積回路により実行されるソフトウェアモジュールを含む、コンピュータプログラムに統合され、か

50

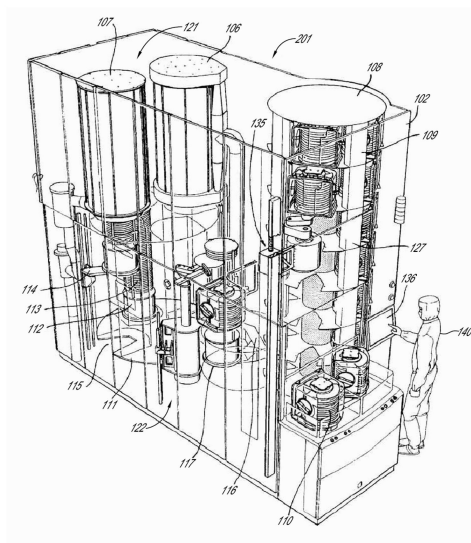
つコンピュータプログラムにより自動化されてもよい。ソフトウェアモジュールは、任意の型の一時的でないコンピュータ記憶装置又は媒体に記憶されてもよく、これは、同様にコントローラ 120 の一部 (図 2 A) であってもよいプロセッサ又は集積回路と電氣的に通信してもよい。よって、コントローラは、本明細書で説明された方法のいずれかを行うようにプログラムされてもよい。

【0056】

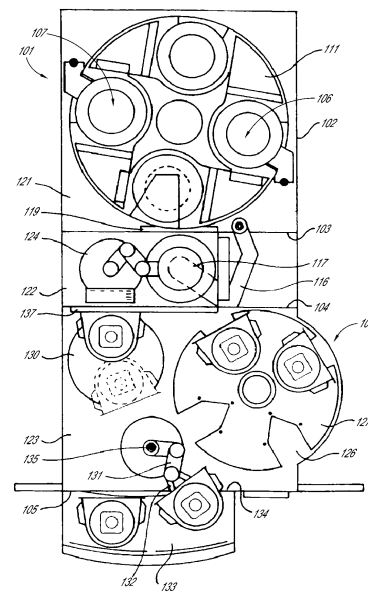
様々な先進的な特徴及びサービスは特定の好ましい実施形態の観点で記載されているが、本明細書で説明される全ての利点及び特徴を提供しない、及び本明細書で説明される全ての課題に対処しない実施形態を含む、当業者にとって自明な他の実施形態もまた本発明の範囲内に含まれる。本明細書で説明された様々な実施形態及び特徴の全てのコンビネーション及びサブ コンビネーションは、本発明の範囲内に含まれる。本発明の範囲は、添付の特許請求の範囲を参照することによってのみ定義される。

10

【図 1 A】

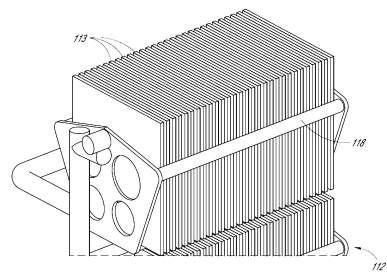


【図 1 B】

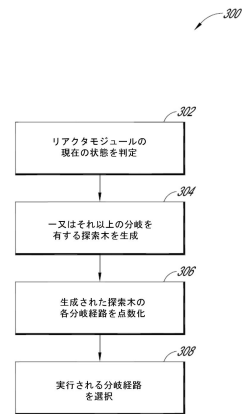




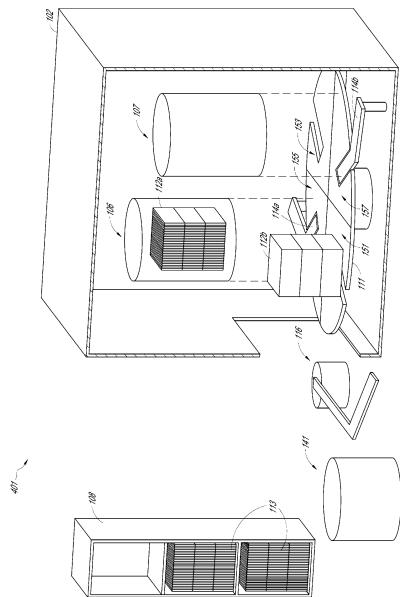
【図 2 E】



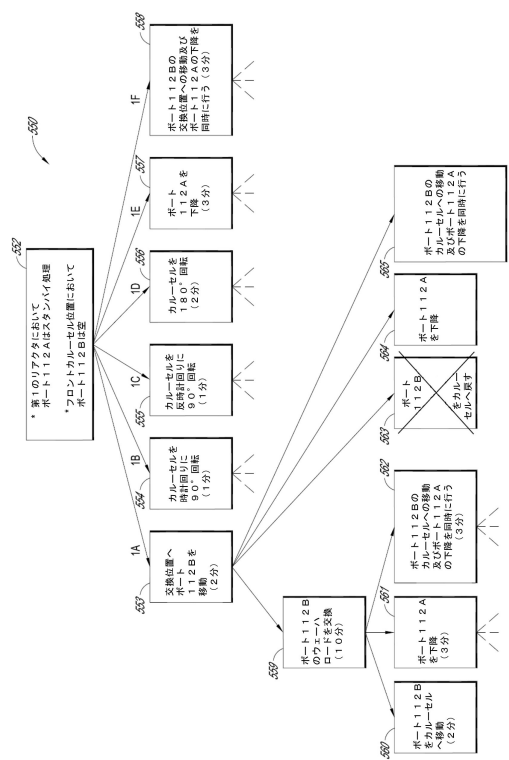
【図 3】



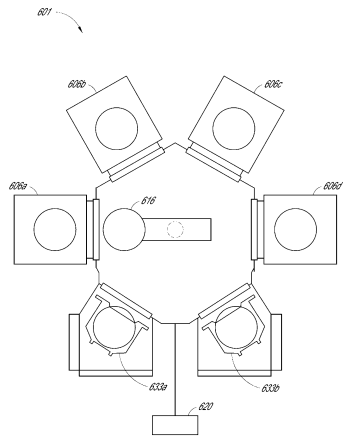
【図 4】



【図 5】



【図 6】



---

フロントページの続き

(56)参考文献 特表2002-511193(JP,A)  
特開平07-234898(JP,A)  
特開2003-282389(JP,A)  
特開2008-263177(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

H01L 21/00 - 21/02  
H01L 21/04 - 21/16  
G05B 19/418