

【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 26 年 7 月 31 日 (2014.7.31)

【公開番号】特開 2012-253269 (P2012-253269A)  
 【公開日】平成 24 年 12 月 20 日 (2012.12.20)  
 【年通号数】公開・登録公報 2012-054  
 【出願番号】特願 2011-126442 (P2011-126442)  
 【国際特許分類】

H 0 1 L 21/683 (2006.01)

H 0 1 L 21/02 (2006.01)

H 0 2 N 13/00 (2006.01)

【F I】

H 0 1 L 21/68 R

H 0 1 L 21/02 B

H 0 2 N 13/00 D

【手続補正書】

【提出日】平成 26 年 6 月 12 日 (2014.6.12)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

基板が載置される載置面を有する載置部と、  
 前記基板を前記載置面に保持する保持部と、  
 前記載置面の垂直軸の周りの複数の回転位置に配置され、前記保持部への保持力の供給を外部から受ける複数の受給部と、  
 を備える基板ホルダ。

【請求項 2】

前記複数の受給部は、互いに 45 度以上 180 度以下で回転対称に配置された第一の受給部および第二の受給部を有する請求項 1 に記載の基板ホルダ。

【請求項 3】

前記第一の受給部および前記第二の受給部はそれぞれ仮置きポートおよび搬送ロボットの少なくとも一方から前記保持力の供給を受ける請求項 2 に記載の基板ホルダ。

【請求項 4】

前記複数の受給部は、前記第一の受給部および前記第二の受給部とは別の位置に配置され、互いに 45 度以上 180 度以下で回転対称に配置された第三の受給部および第四の受給部を有する請求項 2 または 3 に記載の基板ホルダ。

【請求項 5】

前記第三の受給部および前記第四の受給部はそれぞれ仮置きポートおよび搬送ロボットの少なくとも一方から保持力の供給を受ける請求項 4 に記載の基板ホルダ。

【請求項 6】

前記第一の受給部、前記第二の受給部、前記第三の受給部および前記第四の受給部は、それぞれ一对の受給端部を有し、

前記第一の受給部の前記一对の受給端部と前記第二の受給部の前記一对の受給端部とは互いに 180 度回転対称に配置されており、

前記第三の受給部の前記一对の受給端部と前記第四の受給部の前記一对の受給端部とは

、互いに 180 度回転対称に配置され

前記第三の受給部の前記一对の受給端部及び前記第四の受給部の前記一对の受給端部の幅は、前記第一の受給部の前記一对の受給端部及び前記第二の受給部の前記一对の受給端部の幅と異なる請求項 4 または 5 に記載の基板ホルダ。

【請求項 7】

前記保持力は静電力であり、前記複数の受給部はそれぞれ外部から給電される端子を有する請求項 1 から 6 のいずれか 1 項に記載の基板ホルダ。

【請求項 8】

基板を保持する基板ホルダと、

前記基板を他の基板と接合する接合室と、

前記基板ホルダに保持された前記基板を前記接合室に搬送する搬送部とを備え、

前記基板ホルダは、基板が載置される載置面を有する載置部と、前記基板を前記載置面に保持する保持部と、前記載置面の垂直軸の周りの複数の回転位置に配置され、前記保持部への保持力の供給を外部から受ける複数の受給部とを有し、

前記接合室は、前記複数の受給部のいずれかに接続される接続部を有する基板貼り合わせ装置。

【請求項 9】

前記基板ホルダを含み、前記基板を挟む二つの基板ホルダを備え、

一の前記基板ホルダの前記複数の受給部は互いに 180 度対称に配されるとともに、他の前記基板ホルダの前記複数の受給部は互いに 180 度対称に配される請求項 8 に記載の基板貼り合わせ装置。

【請求項 10】

前記基板ホルダを含み、前記基板を挟む二つの基板ホルダを備え、

一の前記基板ホルダの前記複数の受給部と他の前記基板ホルダの前記複数の受給部とは、前記一の基板ホルダと前記他の基板ホルダとで前記基板を挟んだ状態においてそれぞれ異なる位置に配される請求項 8 または 9 に記載の基板貼り合わせ装置。

【請求項 11】

前記保持力は静電力であり、前記複数の受給部は外部からの給電を受ける端子であり、前記接続部は、前記保持部に給電する給電端子である請求項 8 から 10 のいずれか一項に記載の基板貼り合わせ装置。