

【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 25 年 1 月 31 日 (2013.1.31)

【公表番号】特表 2008-535262 (P2008-535262A)

【公表日】平成 20 年 8 月 28 日 (2008.8.28)

【年通号数】公開・登録公報 2008-034

【出願番号】特願 2008-504312 (P2008-504312)

【国際特許分類】

H 0 1 L 21/677 (2006.01)

【 F I 】

H 0 1 L 21/68 A

【誤訳訂正書】

【提出日】平成 24 年 12 月 7 日 (2012.12.7)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 4

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【 0 0 2 4 】

図 3 に示した実施例では、チャンバ 6 0 は計測機器 6 8 を設けられ、基板がチャンバ 6 0 を通過する場合、基板の測定及び検査が可能になる。計測機器は適切なセンサ、検出器、若しくはチャンバ内に保持された基板の望まれる特性を検出可能な計器を含んでいてもよい。さらに、アライメントコントローラ 6 9 がチャンバ 6 0 内に含まれることができ、更なる処理若しくは測定のために基板の位置の調整を行う。アライナ (aligner) はアライメントセンサ (図示せず) として基板を保持及び位置決めする回転可能チャック (chuck) を含んでいてもよい。従来的には、これら 2 つの機能はアライメント若しくは計測ステーションにおいて別々の操作を必要とし、更なる搬送を必要とする。代表的な実施例では、基板のワークステーションシステム間の搬送のためにチャンバ 6 0 により設けられたバイパスを用いる場合、これら機能は効率的に実施され得る。ワークステーションシステムは処理チャンバ、ロードロック及びフロントエンドローダの単純なアセンブリであってもよい。フロントエンドローダはロードロック若しくはアセンブリの他の要素の搬送機構に頼った受動装置である。代替実施例では、隣接するワークステーションシステムへの搬送のために、ブリッジングチャンバ内に適切なロボット機構を形成し、ワークステーションシステムに形成されたフロントエンドローダ若しくは他のアクセスポートに入り、基板をブリッジングチャンバ内に引き出すことが可能である。この実施例では、ブリッジングチャンバのロボットは、他の搬送機構が利用できない場合若しくはワークステーションシステムの使用可能な搬送機構が利用される必要がない場合に使用されてもよい。