

【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1区分

【発行日】平成29年4月27日(2017.4.27)

【公開番号】特開2015-176750(P2015-176750A)

【公開日】平成27年10月5日(2015.10.5)

【年通号数】公開・登録公報2015-062

【出願番号】特願2014-52176(P2014-52176)

【国際特許分類】

H 01 J 37/317 (2006.01)

H 01 L 21/265 (2006.01)

【F I】

H 01 J 37/317 C

H 01 L 21/265 T

【手続補正書】

【提出日】平成29年3月17日(2017.3.17)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0064

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0064】

これに対して、図5(b)及び図5(c)に例示するように、2つの測定点におけるビーム角度差によって定義される量をビーム平行度として用いると、上述の軌道ずれによる誤差を排除することができる。軌道ずれによる誤差はイオンビームの局所部分間で共通する。言い換えれば、ビーム平行化器36の上流における軌道ずれによって、ビーム平行化器36の下流ではどのビーム部分にも同じ角度ずれが生じる。そのため、測定ビーム角度の差をとることにより、一方の測定ビーム角度に含まれる誤差と他方の測定ビーム角度に含まれる誤差とを相殺することができる。こうして、ビーム部分間の相対的な角度ずれを正確に知ることができる。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0114

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0114】

上述の実施形態においては、検出部104は一定速度でx方向に移動している。これには検出部104の動作が単純になるという利点がある。しかし、ある実施形態においては、検出部104が受けるビーム電流量を大きくするために、検出部104は、移動検出器が測定用イオンビームBmを1回横切る間にその移動速度を調整するよう構成されていてもよい。例えば、移動検出器は、xビーム部分112xを受けるために減速し又は静止してもよい。具体的には例えば、移動検出器は、xビーム部分112xを受ける直前に減速し、そのxビーム部分112xを通過するまで減速を継続してもよい。あるいは、移動検出器は、xビーム部分112xを受ける位置で所定時間停止してもよい。

【手続補正3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 6】

