

【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 0 1 J 37/317 (2006.01)

H 0 1 L 21/265 (2006.01)

【F I】

H 0 1 J 37/317 C

H 0 1 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】0 0 6 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 6 4】

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 3 6 の上流における軌道ずれによって、ビーム平行化器 3 6 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】0 1 1 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 1 4】

上述の実施形態においては、検出部 1 0 4 は一定速度で x 方向に移動している。これには検出部 1 0 4 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 1 0 4 が受けるビーム電流量を大きくするために、検出部 1 0 4 は、移動検出器が測定用イオンビーム B m 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 1 1 2 x 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 1 1 2 x を受ける直前に減速し、その x ビーム部分 1 1 2 x 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 1 1 2 x 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 】

