【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27年4月23日(2015.4.23)

【公表番号】特表2014-502784(P2014-502784A)
【公表日】平成26年2月3日(2014.2.3)
【年通号数】公開・登録公報2014-006
【出願番号】特願2013-543539(P2013-543539)
【国際特許分類】
Ｈ０１Ｌ　21/683　　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｈ０１Ｌ　21/68　　Ｎ

【誤訳訂正書】
【提出日】平成27年2月27日(2015.2.27)
【誤訳訂正１】
【訂正対象書類名】特許請求の範囲
【訂正対象項目名】全文
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
‐装着面（１ｏ）と、
‐前記装着面（１ｏ）上へのウェハの装着のための装着手段と、
‐前記ウェハの全体的なねじれの少なくとも部分的な補償のために、能動的にかつ局所的に制御可能な補償手段（３、４、５、６）と、
を備えることを特徴とする、前記ウェハの受け取り及び装着のための受け取り手段。
【請求項２】
前記装着面（１ｏ）の温度に、前記補償手段（３、４、５、６）によって局所的に影響を与えることができることを特徴とする請求項１に記載の受け取り手段。
【請求項３】
前記装着面（１ｏ）の歪に、前記補償手段（３、４、５、６）によって影響を与えることができることを特徴とする請求項１又は２に記載の受け取り手段。
【請求項４】
前記補償手段（３、４、５、６）は、マトリクス状に配置されたピエゾ要素（４）であり、前記ピエゾ要素（４）は、前記装着面（１ｏ）の背面（１ｒ）において作動することができることを特徴とする請求項３に記載の受け取り手段。
【請求項５】
前記ピエゾ要素（４）は、個々に作動することができることを特徴とする請求項４に記載の受け取り手段。
【請求項６】
前記装着面（１ｏ）の形状に、前記補償手段（３、４、５、６）によって、前記ウェハに垂直な方向において影響を与えることができることを特徴とする請求項１乃至５のいずれか一項に記載の受け取り手段。
【請求項７】
前記装着面（１ｏ）の形状に、前記補償手段（３、４、５、６）による機械的作用によって、前記ウェハに垂直な方向において影響を与えることができることを特徴とする請求項６に記載の受け取り手段。
【請求項８】
前記装着面（１ｏ）を、前記装着面（１ｏ）の背面（１ｒ）から、前記補償手段（３、

４、５、６）によって圧力に曝すことができることを特徴とする請求項１乃至７のいずれか一項に記載の受け取り手段。
【請求項９】
複数の能動的制御要素（３、４、５、６）としての前記補償手段（３、４、５、６）は、前記装着面（１ｏ）に一体化されていることを特徴とする請求項１乃至８のいずれか一項に記載の受け取り手段。
【請求項１０】
複数の能動的制御要素（３、４、５、６）としての前記補償手段（３、４、５、６）は、前記装着面（１ｏ）に埋め込まれていることを特徴とする請求項９に記載の受け取り手段。
【請求項１１】
前記能動的制御要素（３、４、５、６）のそれぞれ又は前記能動的制御要素（３、４、５、６）のグループを、別々に作動することができることを特徴とする請求項９又は１０に記載の受け取り手段。
【請求項１２】
－装着面（１ｏ）と、
－前記装着面（１ｏ）上へのウェハの装着のための装着手段と、
－前記ウェハの局所的なねじれ及び全体的なねじれの一方又は両方の少なくとも部分的な能動的な補償のために、温度によって制御可能な補償手段（３，４，５，６）と、
を備えることを特徴とする、前記ウェハの受け取り及び装着のための受け取り手段。
【請求項１３】
前記装着面（１ｏ）の温度に、前記補償手段（３、４、５、６）によって局所的に影響を与えることができることを特徴とする請求項１２に記載の受け取り手段。
【請求項１４】
能動的制御要素として、前記装着面（１ｏ）の背面（１ｒ）に、複数の加熱要素及び複数の冷却要素の一方又は両方が設けられていることを特徴とする請求項１２又は１３に記載の受け取り手段。
【請求項１５】
前記加熱要素は、ペルチェ要素であることを特徴とする請求項１４に記載の受け取り手段。
【請求項１６】
‐第１のウェハが第２のウェハに接合されるときに、前記第１のウェハの前記第２のウェハに対する歪及びねじれの一方又は両方によって生じた局所的な位置合わせエラーを、前記第１のウェハの第１の歪マップ及び前記第２のウェハの第２の歪マップの一方又は両方と、前記第１及び第２の歪マップの一方又は両方の評価のための評価手段による評価とによって決定する手段と、
‐前記ウェハの少なくとも１つを受け取るための、請求項１乃至１５のいずれか一項に記載の、少なくとも１つの受け取り手段と、
‐ポジションマップ及び前記歪マップの一方又は両方と、前記補償手段による同時の補償とを考慮しながら、前記第１のウェハの前記第２のウェハに対する歪及びねじれの一方又は両方を前記位置合わせエラーの評価に基づいて補償して前記ウェハの位置合わせをするための位置合わせ手段と、
を特徴とする、第１のウェハの第２のウェハとの位置合わせのための装置。
【請求項１７】
‐第１のウェハの第１の歪マップ及び第２のウェハの第２の歪マップの一方又は両方を検出し、評価手段によって前記第１及び第２の歪マップの一方又は両方の評価を行い、局所的な位置合わせエラーを決定するステップと、
‐請求項１乃至１５のいずれか一項に記載の受け取り手段上に前記ウェハのうちの少なくとも１つを受け取るステップと、
‐ポジションマップ及び前記歪マップの一方又は両方と、前記補償手段による同時の補

償とを考慮しながら、前記第１のウェハの前記第２のウェハに対する歪及びねじれの一方又は両方を前記位置合わせエラーの評価に基づいて補償して前記ウェハの位置合わせをするステップと、
をこの順に有する、前記第１のウェハの前記第２のウェハとの位置合わせのための方法。
【請求項１８】
前記位置合わせの後に、前記第１及び第２のウェハの一方又は両方のポジションマップ及び歪マップの一方又は両方の検出が行われることを特徴とする請求項１７に記載の方法。
【請求項１９】
前記検出は、前記位置合わせの後に、繰り返されることを特徴とする請求項１８に記載の方法。
【誤訳訂正２】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００３０
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００３０】
この加熱要素及び／又は冷却要素を用いたウェハ上のねじれへの介入作用のもたらす特別な利点は、この介入作用が最小の変形しか伴わずに達成できることにあり、特に取付け面の変形及び／又はウェハの垂直ないしＺ方向の変形無しに達成することができることにある。これに関する最小の変形として、支持面の変形、特にウェハの垂直方向、すなわち、直角ないしＺ方向における変形は、載置面に対して５μｍ未満、好ましくは２μｍ未満、有利には１μｍ未満、特に有利には０．５μｍ未満と考えられる。