

【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 2 部門第 7 区分

【発行日】平成21年11月5日(2009.11.5)

【公表番号】特表2009-507743(P2009-507743A)

【公表日】平成21年2月26日(2009.2.26)

【年通号数】公開・登録公報2009-008

【出願番号】特願2008-531285(P2008-531285)

【国際特許分類】

B 6 5 G 35/00 (2006.01)

H 0 1 L 21/677 (2006.01)

【F I】

B 6 5 G 35/00 Z

H 0 1 L 21/68 A

【手続補正書】

【提出日】平成21年9月11日(2009.9.11)

【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】

バンド間搬送装置であり、

移動元コンベヤの一部がバンド間搬送装置の第 1 搬送区域内を移動中に基板キャリアを第 1 速度で進む移動元コンベヤから取り外すように適合された第 1 アセンブリと、

移動先コンベヤの一部がバンド間搬送装置の第 2 搬送区域内を移動中に第 2 速度で進む移動先コンベヤ上へと基板キャリアをローディングするように適合された第 2 アセンブリを備えた装置。

【請求項 2】

第 1 アセンブリ及び第 2 アセンブリが単一の同じアセンブリである請求項 1 記載の装置。

【請求項 3】

移動元コンベヤ及び移動先コンベヤが単一で同じコンベヤの異なる部位である請求項 1 記載の装置。

【請求項 4】

基板キャリアが小ロットサイズ用キャリアである請求項 1 記載の装置。

【請求項 5】

移動元コンベヤからの基板キャリアが第 1 クレードルによって移動元コンベヤ上に支持され、

移動先コンベヤにローディングされた基板キャリアが第 2 クレードルによって移動先コンベヤ上に支持され、

第 1 クレードルがシステム制御装置内で実行するスケジューラによって第 2 クレードルと対となっている請求項 1 記載の装置。

【請求項 6】

基板キャリアを輸送するためのシステムであり、

第 1 速度で進む第 1 コンベヤと、

第 2 速度で進む第 2 コンベヤと、

第 1 及び第 2 コンベヤに隣接して配置されたバンド間搬送装置を備え、

バンド間搬送装置が第 1 コンベヤの一部がバンド間搬送装置の第 1 搬送区域内を移動中に基板キャリアを第 1 コンベヤから取り外すように適合された第 1 アセンブリと、

第 2 コンベヤの一部がバンド搬送装置の第 2 搬送区域内を移動中に第 2 コンベヤ上へと基板キャリアをローディングするように適合された第 2 アセンブリを含むシステム。

【請求項 7】

第 1 アセンブリ及び第 2 アセンブリが単一で同じアセンブリである請求項 6 記載のシステム。

【請求項 8】

第 1 コンベヤ及び第 2 コンベヤが単一で同じコンベヤの異なる部位である請求項 6 記載のシステム。

【請求項 9】

基板キャリアが小ロットサイズ用キャリアである請求項 6 記載のシステム。

【請求項 10】

バンド間搬送装置に連結されたシステム制御装置を更に備え、

第 1 コンベヤからの基板キャリアが第 1 クレードルによって第 1 コンベヤ上に支持され、

第 2 コンベヤにローディングされた基板キャリアが第 2 クレードルによって第 2 コンベヤ上に支持され、

第 1 クレードルがシステム制御装置内で実行するスケジューラによって第 2 クレードルと対となっている請求項 6 記載のシステム。

【請求項 11】

基板キャリアをバンド間搬送装置を用いて輸送するための方法であり、

移動元コンベヤの一部がバンド間搬送装置の第 1 搬送区域内を移動中に基板キャリアを第 1 速度で進む移動元コンベヤから取り外し、

移動先コンベヤの一部がバンド間搬送装置の第 2 搬送区域内を移動中に第 2 速度で進む移動先コンベヤ上へと基板キャリアをローディングすることを含む方法。

【請求項 12】

基板キャリアの取り外しと基板キャリアのローディングを単一で同じアセンブリで実行する請求項 11 記載の方法。

【請求項 13】

移動元コンベヤと移動先コンベヤが単一で同じコンベヤの異なる部位である請求項 11 記載の方法。

【請求項 14】

基板キャリアが小ロットサイズ用キャリアである請求項 11 記載の方法。

【請求項 15】

移動元コンベヤからの基板キャリアが第 1 クレードルによって移動元コンベヤ上に支持され、

移動先コンベヤにローディングされた基板キャリアが第 2 クレードルによって移動先コンベヤ上に支持され、

第 1 クレードルがシステム制御装置内で実行するスケジューラによって第 2 クレードルと対となっている請求項 11 記載の方法。