

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2007 年 7 月 26 日 (26.07.2007)

PCT

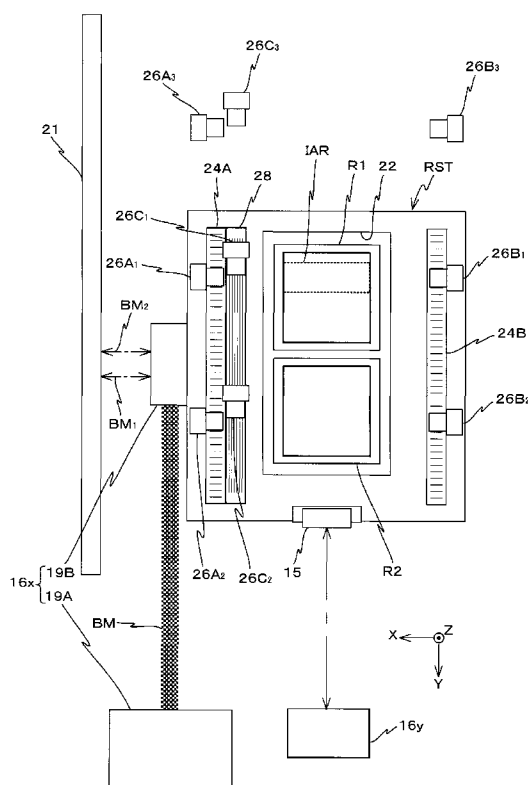
(10) 国際公開番号
WO 2007/083758 A1

- (51) 国際特許分類:
H01L 21/027 (2006.01) G12B 5/00 (2006.01)
G01B 11/00 (2006.01) H01L 21/68 (2006.01)
G03F 9/00 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2007/050821
- (22) 国際出願日: 2007 年 1 月 19 日 (19.01.2007)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願2006-011506 2006 年 1 月 19 日 (19.01.2006) JP
特願2006-044599 2006 年 2 月 21 日 (21.02.2006) JP
特願2006-236878 2006 年 8 月 31 日 (31.08.2006) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社ニコン (NIKON CORPORATION) [JP/JP]; 〒1008331 東京都千代田区丸の内 3 丁目 2 番 3 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 柴崎 祐一
- (74) 代理人: 立石 篤司 (TATEISHI, Atsuji); 〒2060035 東京都多摩市唐木田一丁目 5 3 番地 9 唐木田センタービル 立石国際特許事務所 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SV, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD,

/ 続葉有 /

(54) Title: MOVING BODY DRIVE METHOD, MOVING BODY DRIVE SYSTEM, PATTERN FORMATION METHOD, PATTERN FORMATION DEVICE, EXPOSURE METHOD, EXPOSURE DEVICE, AND DEVICE FABRICATION METHOD

(54) 発明の名称: 移動体駆動方法及び移動体駆動システム、パターン形成方法及びパターン形成装置、露光方法及び露光装置、並びにデバイス製造方法



(57) Abstract: Y-direction position information on a moving body (RST) is measured by using an interferometer (16y) and encoders ((24A, 26A₁), (24B, 26B₁)) having an excellent short-period stability as compared to the interferometer. According to the measurement result, a predetermined calibration operation is executed to acquire correction information for correcting the measurement value of the encoders. Thus, it is possible to acquire correction information for correcting the measurement value of the encoders having an excellent short-period stability of the measurement value as compared to the interferometer. According to the measurement value of the encoders and the correction information, the moving body is accurately driven in the Y-axis direction.

(57) 要約: 移動体 (RST) の Y 軸方向の位置情報を、干渉計 (16y) と、該干渉計に比べて計測値の短期安定性が優れるエンコーダ ((24A, 26A₁), (24B, 26B₁)) とを用いて計測し、その計測結果に基づいてエンコーダの計測値を補正する補正情報を取得するための所定の校正動作を実行する。これにより、干渉計の計測値を用いて、その干渉計に比べて計測値の短期安定性が優れるエンコーダの計測値を補正する補正情報が取得される。そして、エンコーダの計測値と前記補正情報とに基づいて、移動体を Y 軸方向に精度良く駆動する。



SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。