FIG. 1

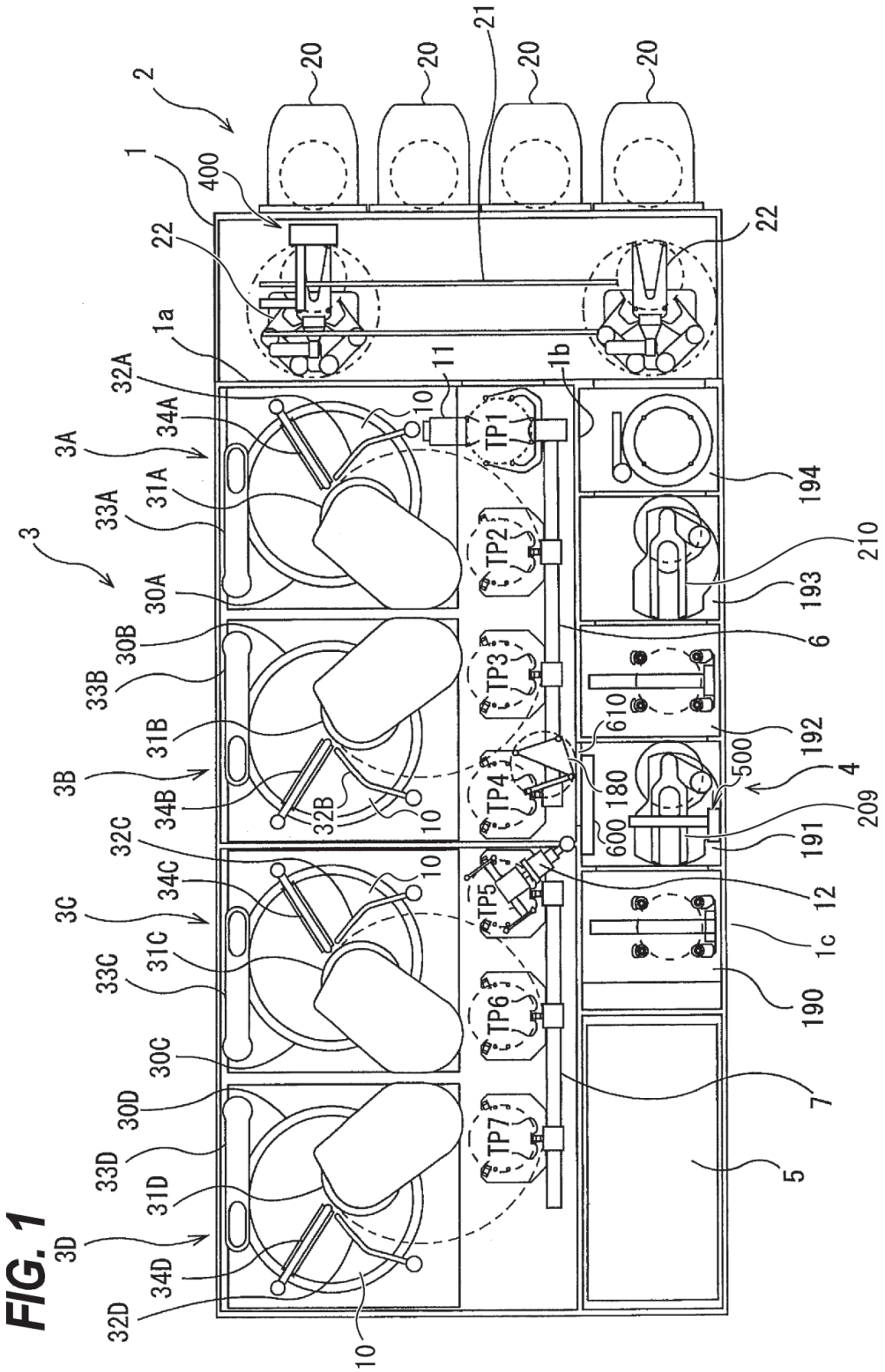

2
1
400
20
21
22
1a
1b
11
10
3A
32A
34A
31A
33A
3
30A
30B
33B
31B
3B
34B
32B
32C
34C
3C
31C
33C
30C
30D
33D
31D
3D
34D
32D
TP1
TP2
TP3
TP4
TP5
TP6
TP7
194
193
210
6
610
192
500
4
180
600
191
209
12
1c
190
7
5

FIG. 2A

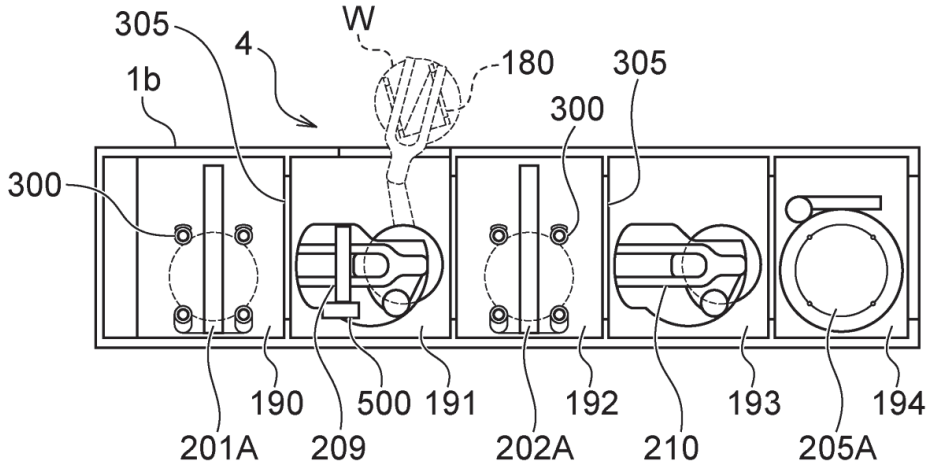

305
4
W
180
305
1b
300
300
190
500
191
192
193
194
201A
209
202A
210
205A

FIG. 2B

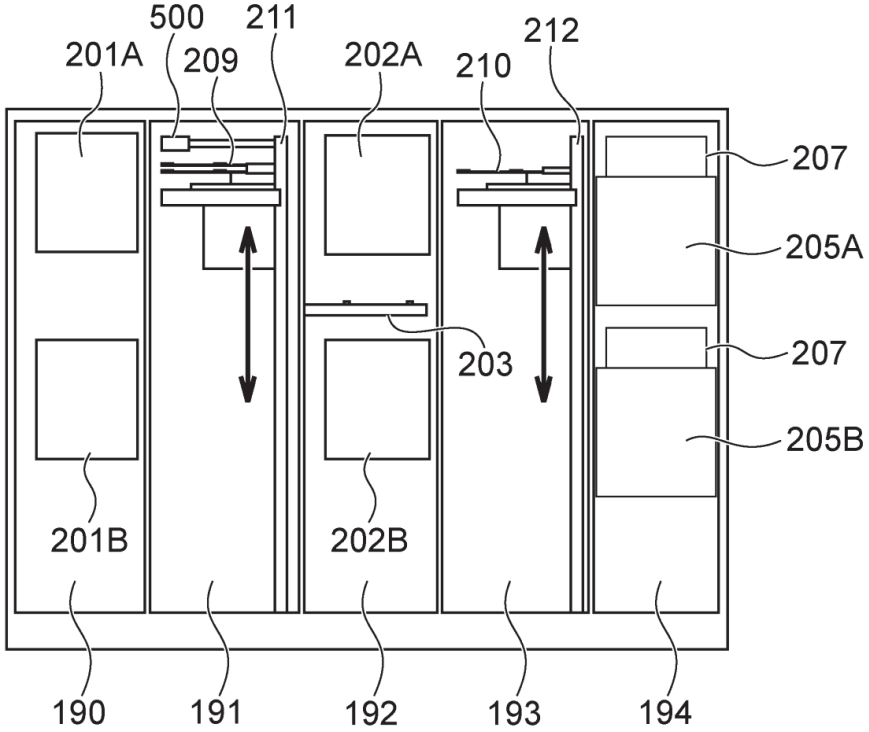

500
211
212
201A
209
202A
210
207
205A
203
207
205B
201B
202B
190
191
192
193
194

FIG. 3

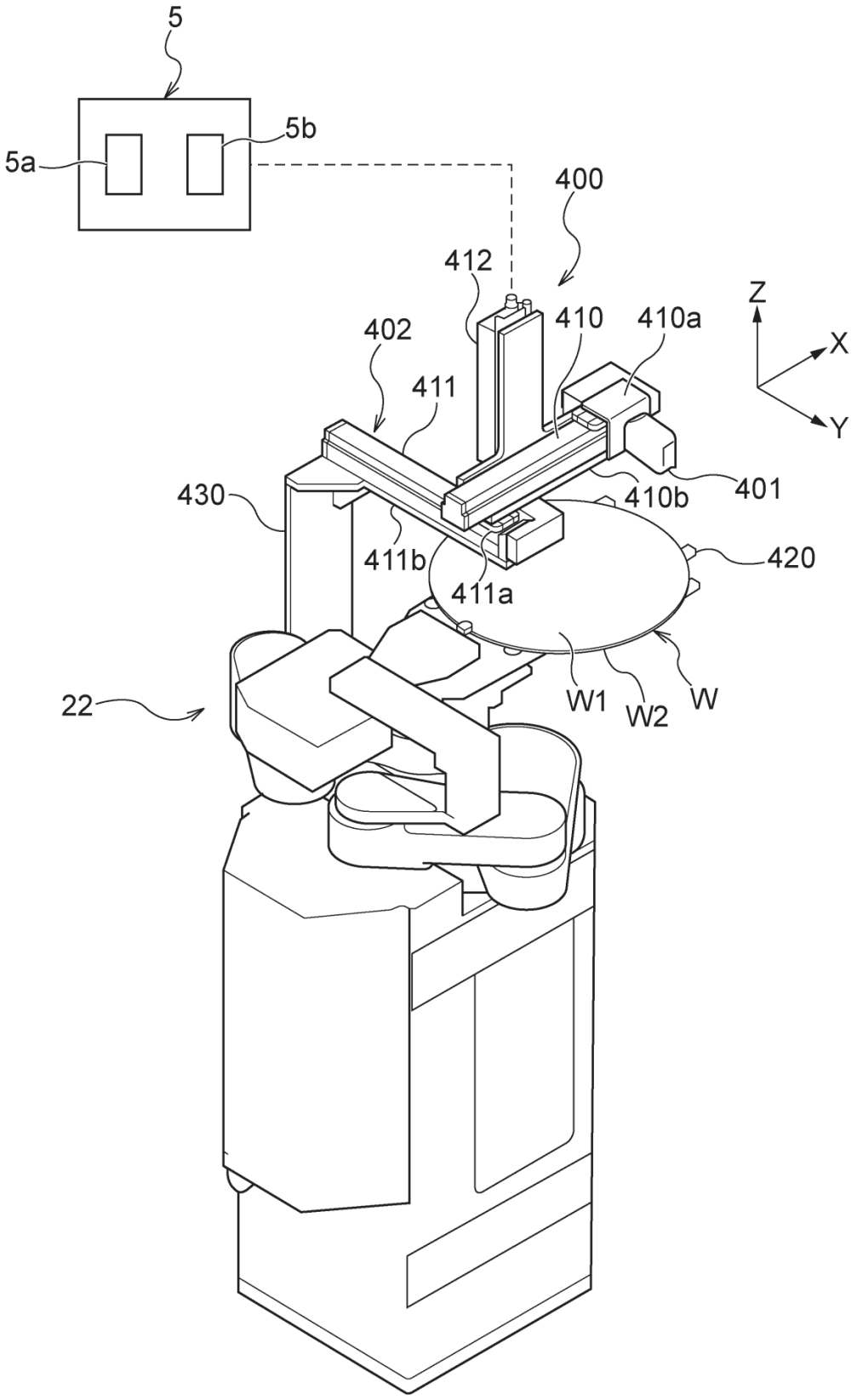

5
5a
5b
400
412
402
410
410a
411
Z
X
Y
430
410b
401
411b
420
411a
W1
W2
W
22

FIG. 4

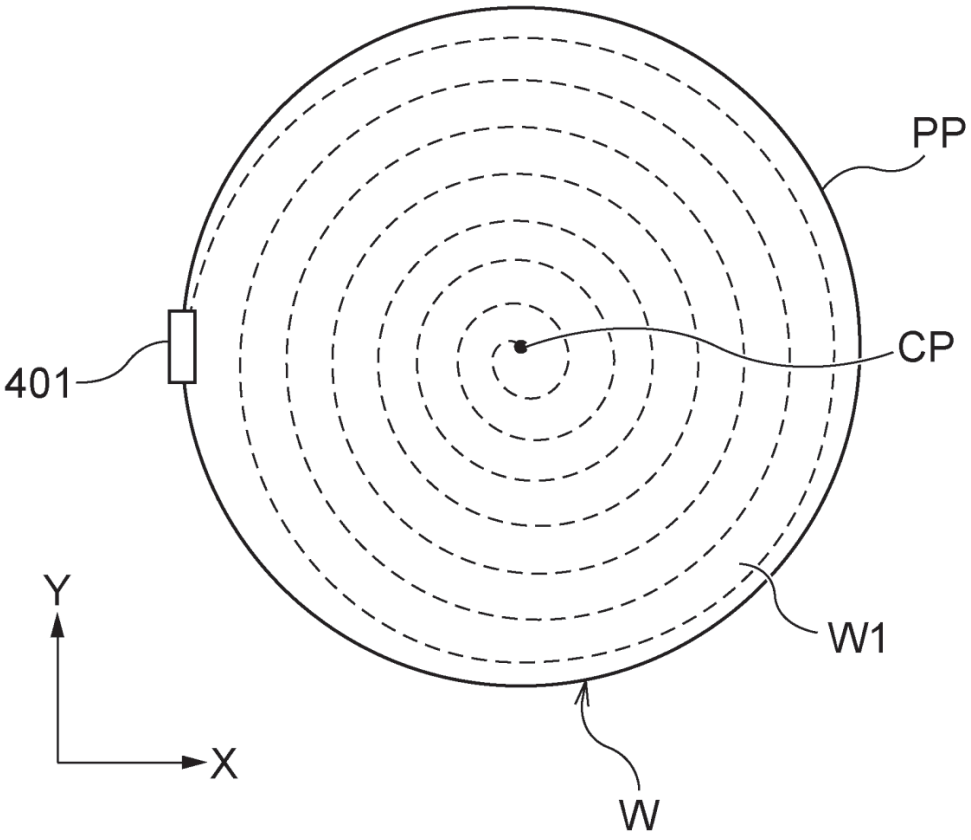


FIG. 5

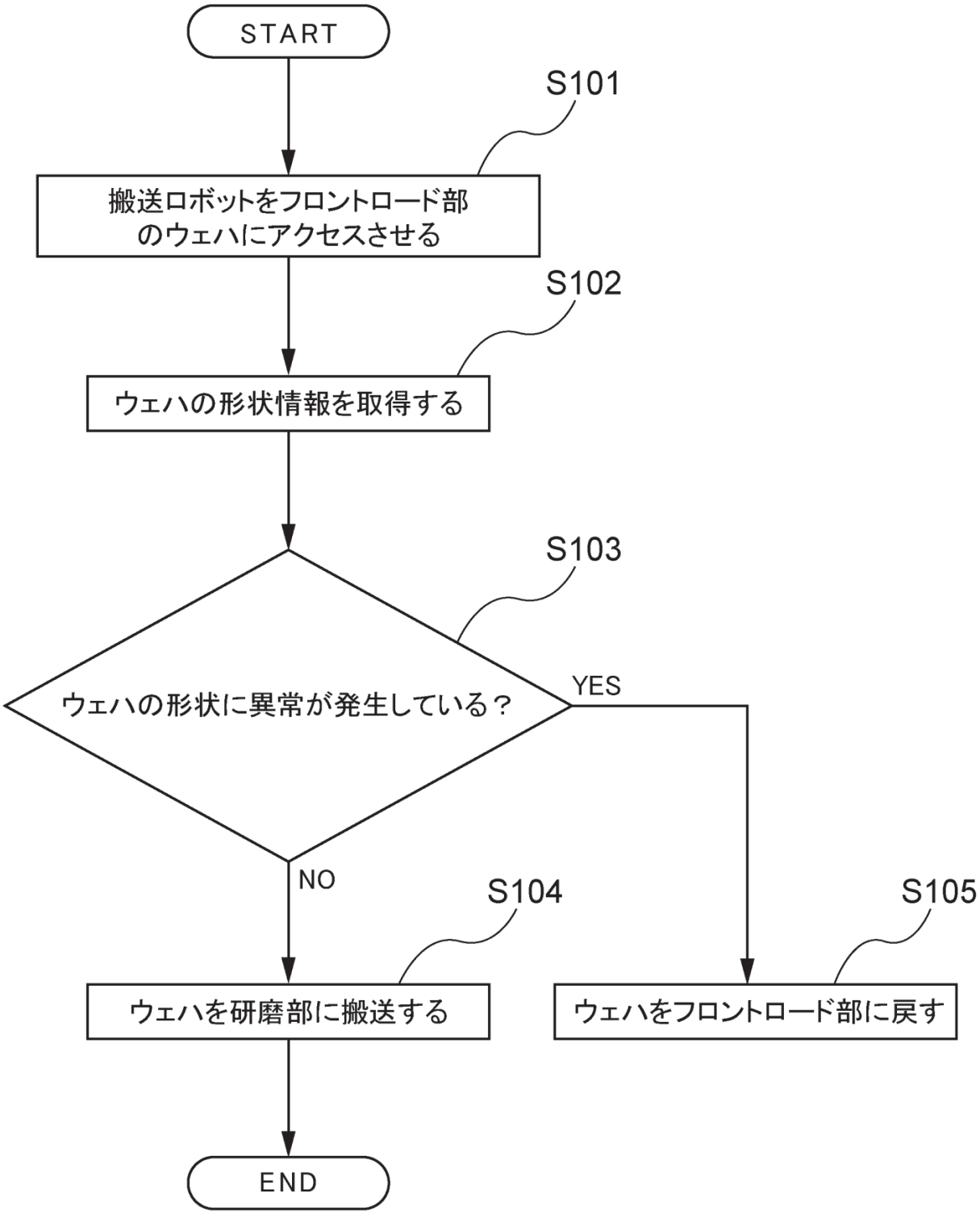

START
S101
搬送ロボットをフロントロード部
のウェハにアクセスさせる
S102
ウェハの形状情報を取得する
S103
ウェハの形状に異常が発生している？
YES
NO
S104
ウェハを研磨部に搬送する
S105
ウェハをフロントロード部に戻す
END

FIG. 6

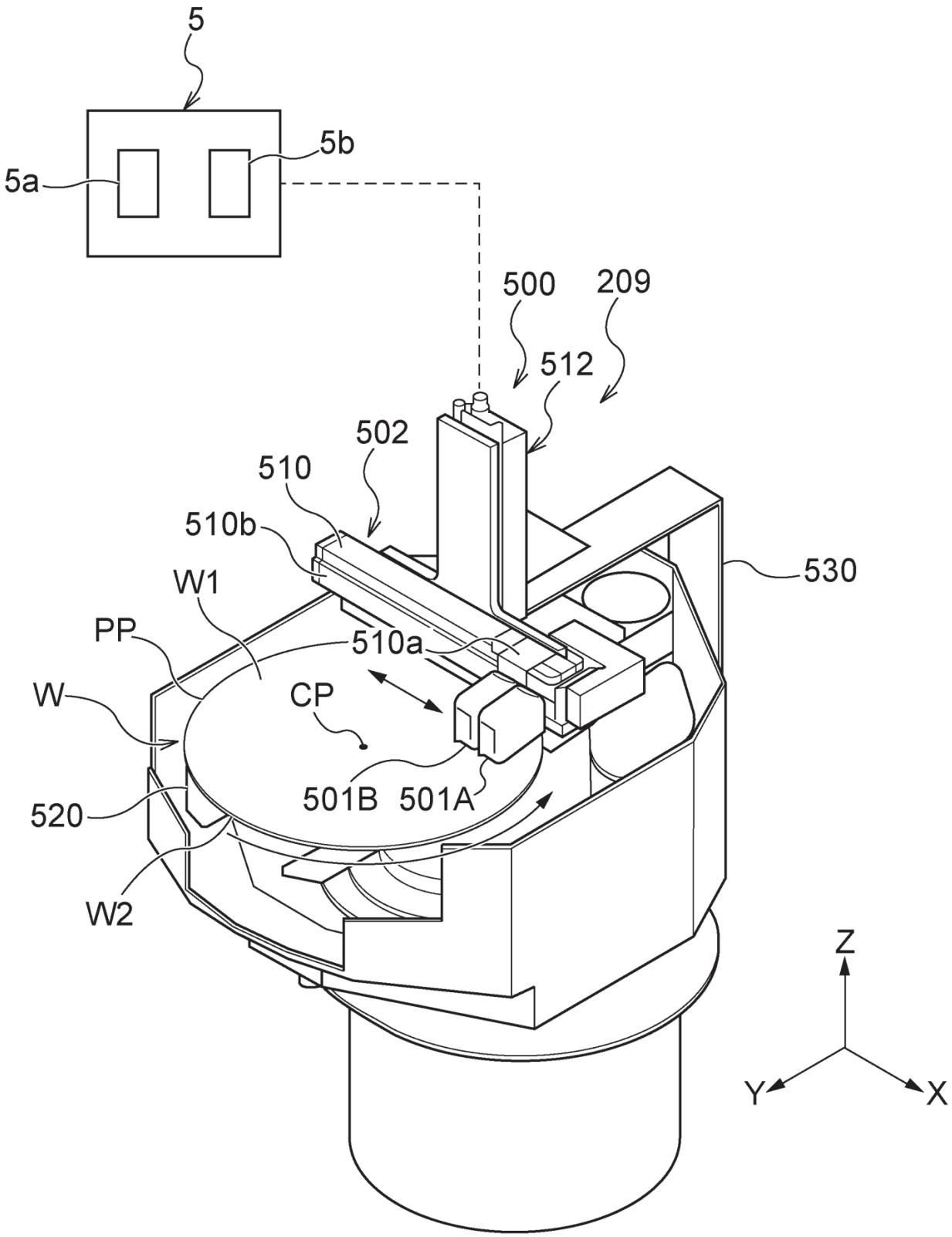

5
5a
5b
500
209
512
502
510
510b
W1
PP
510a
W
CP
520
501B
501A
W2
530
Z
Y
X

FIG. 7

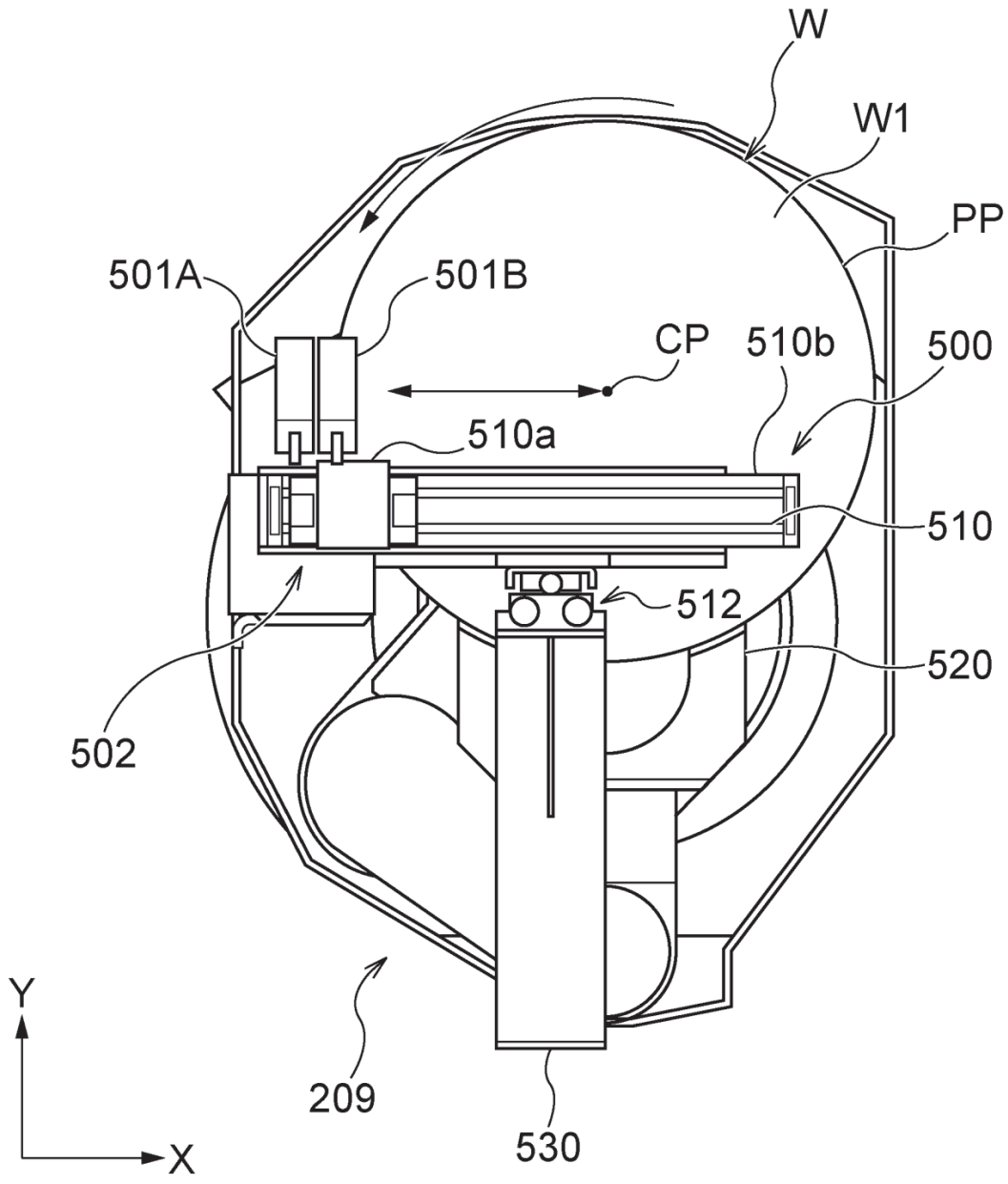


FIG. 8

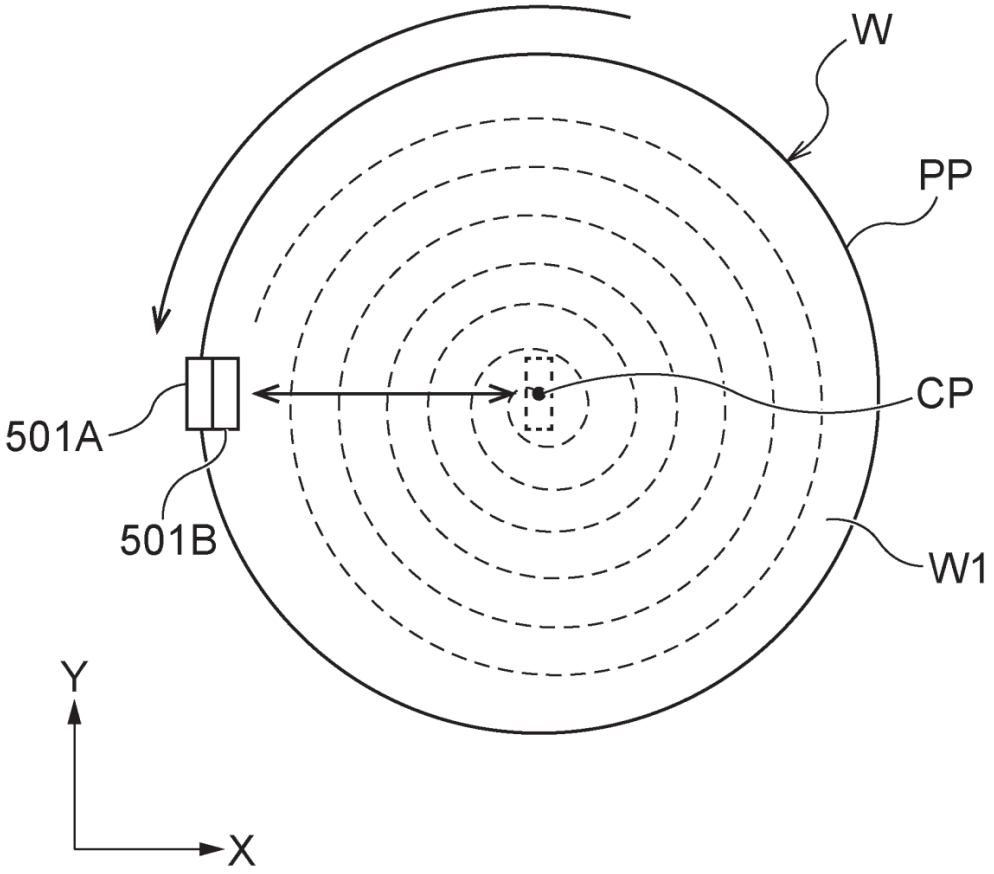


FIG. 9

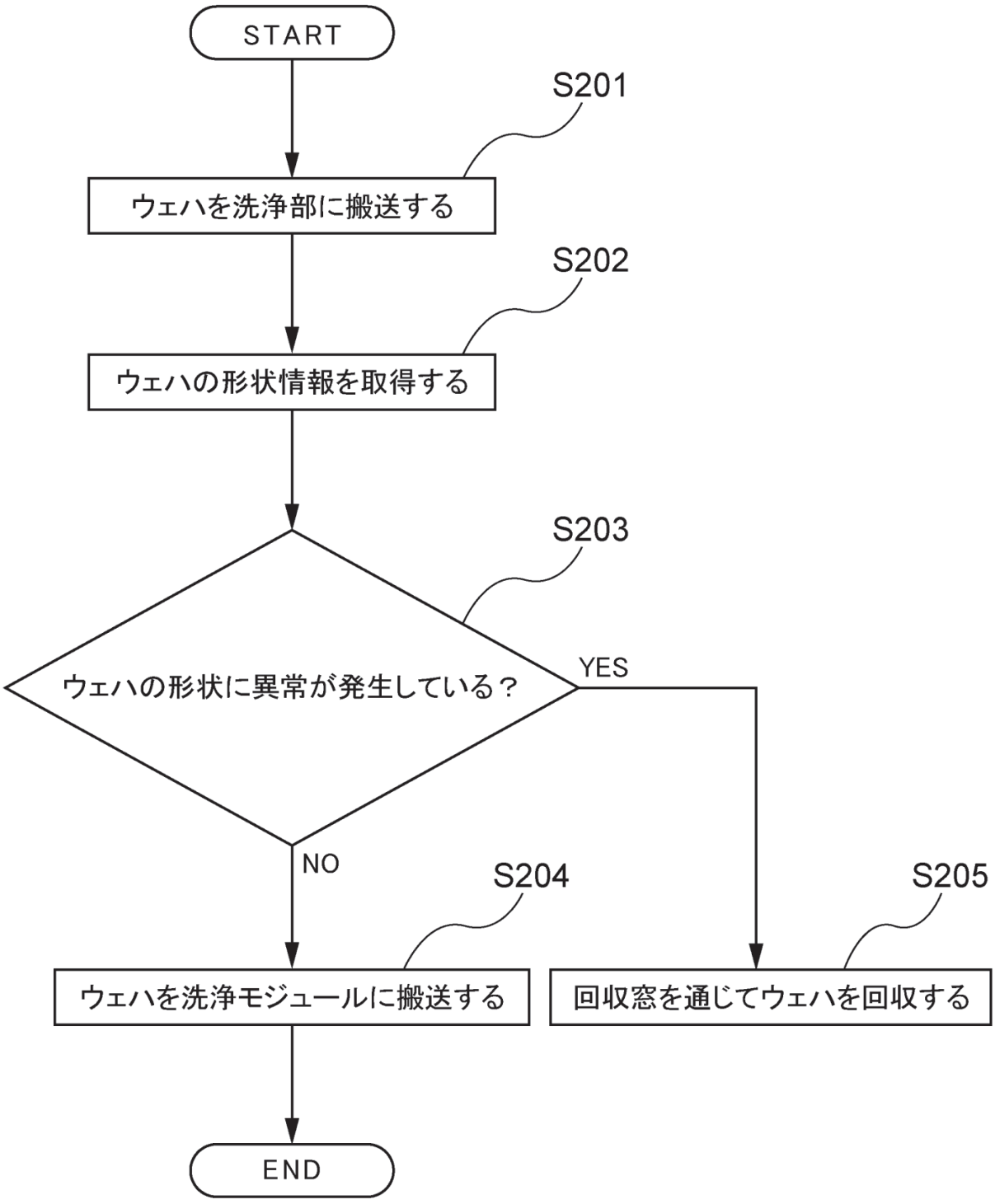

START
S201
ウェハを洗浄部に搬送する
S202
ウェハの形状情報を取得する
S203
ウェハの形状に異常が発生している？
YES
NO
S204
ウェハを洗浄モジュールに搬送する
S205
回収窓を通じてウェハを回収する
END

FIG. 10

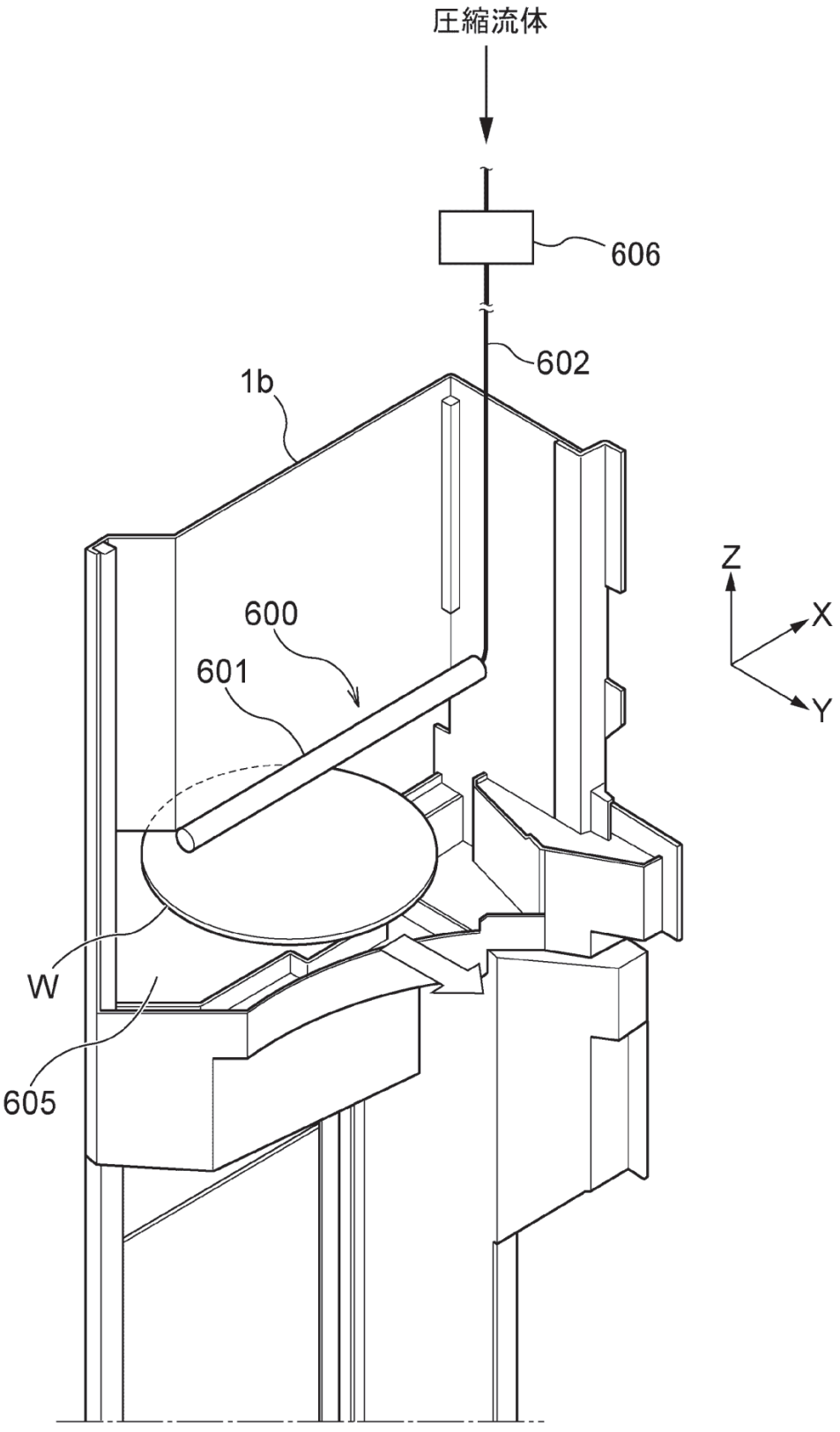


FIG. 11A

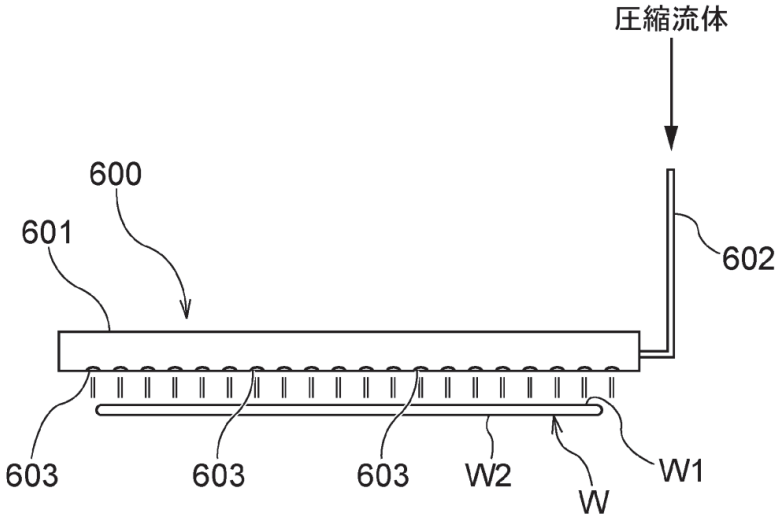


FIG. 11B

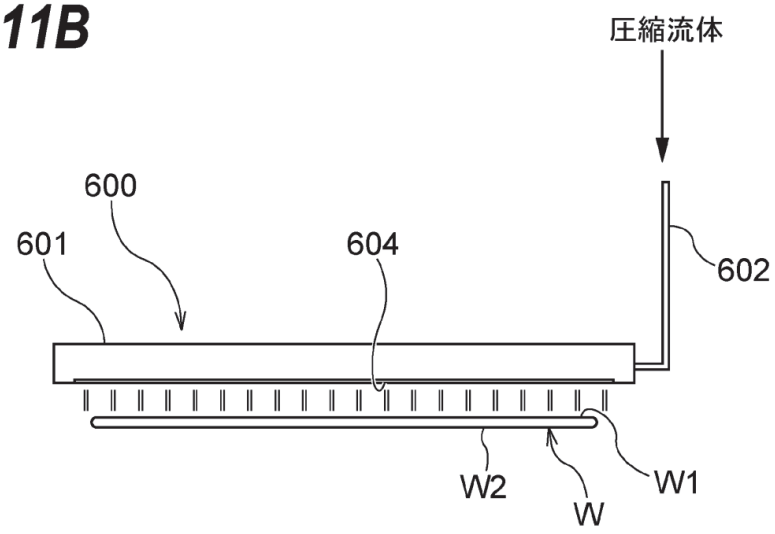


FIG. 12A

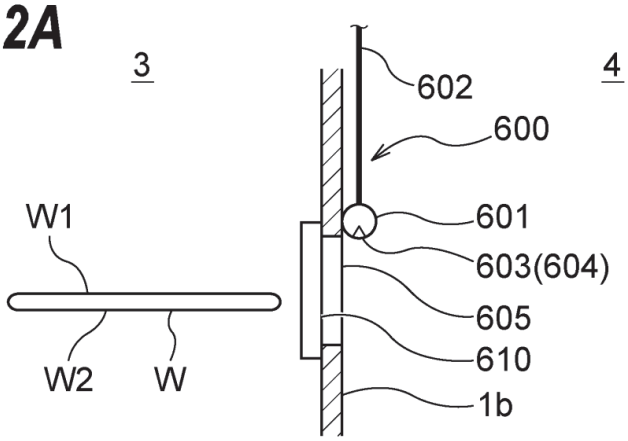


FIG. 12B

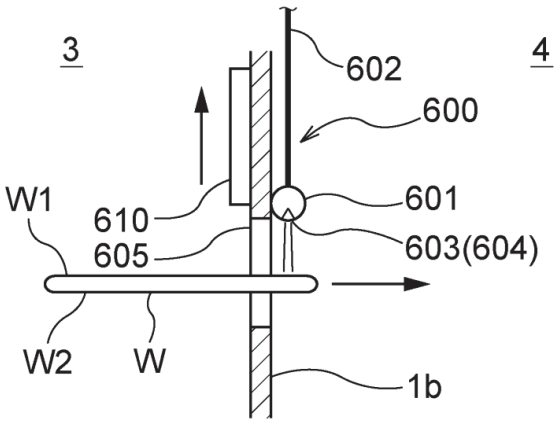


FIG. 12C

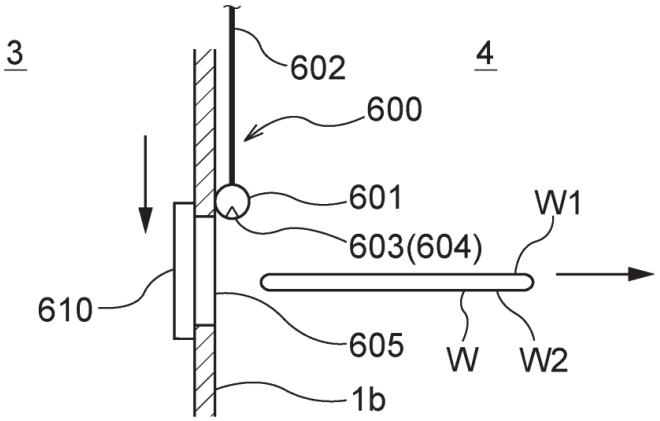


FIG. 13

