(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2010 年 2 月 4 日(04.02.2010)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2010/013422 A1

(51) 国際特許分類:
H01L 21/677 (2006.01) *B25J 9/16* (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2009/003486

(22) 国際出願日: 2009 年 7 月 23 日(23.07.2009)

(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 2008-199675 2008 年 8 月 1 日(01.08.2008) JP

(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社アルバック (ULVAC, INC.) [JP/JP]; 〒2538543 神奈川県茅ヶ崎市萩園２５００番地 Kanagawa (JP).

(72) 発明者; および

(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 藤井佳詞 (FUJII, Yoshinori) [JP/JP]; 〒4101231 静岡県裾野市須山１２２０－１４株式会社アルバック 富士裾野工場内 Shizuoka (JP).

(74) 代理人: 特許業務法人青莪(SEIGA PATENT AND TRADEMARK CORPORATION); 〒1410031 東京都品川区西五反田８－１－１４ 最勝ビル９階 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, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, 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, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PE, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

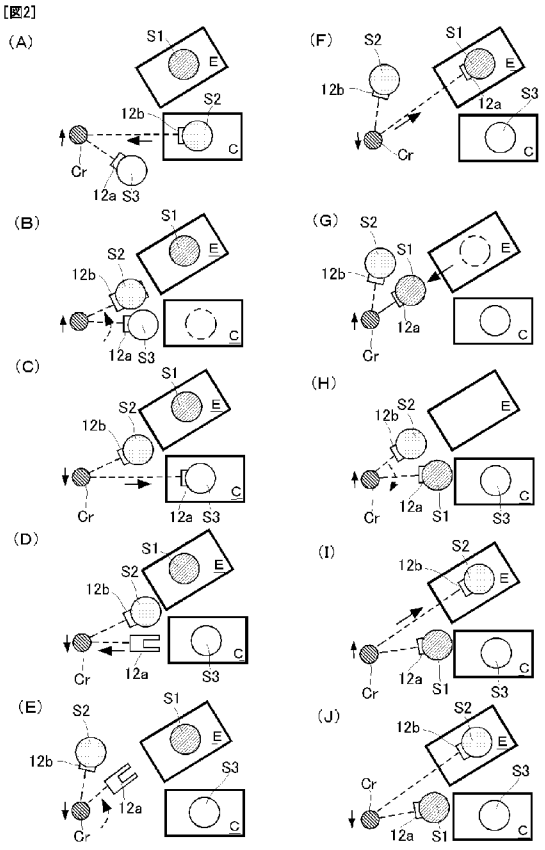
(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB,

[続葉有]

(54) **Title**: TRANSFER ROBOT CONTROL METHOD

(54) 発明の名称: 搬送ロボットの制御方法

[図2]



(57) **Abstract**: Provided is a transfer robot control method by which a substrate transfer time can be shortened by shortening a communication time with the transfer robot. A series of operations to be performed by a transfer robot (1) are executed by one command at the time of transferring a substrate (S2) existing in a processing chamber (C) to a predetermined position in a processing chamber (E). The series of operations may include a swapping operation wherein a substrate (S3) different from a substrate (S1) is transferred to a predetermined position in the processing chamber (C) by means of a robot hand (12a), after the substrate (S2) existing in the processing chamber (C) is taken out by a robot hand (12b).

(57) 要約: 搬送ロボットの通信時間を削減でき、基板の搬送時間を短縮することが可能な搬送ロボットの制御方法を提供する。 処理室（Ｃ）に存する基板（Ｓ２）を処理室（Ｅ）の所定の位置に搬送する際の搬送ロボット（１）の一連の動作を１つのコマンドで実行する。一連の動作に、処理室（Ｃ）に存する基板（Ｓ２）をロボットハンド（１２ｂ）で取り出した後、基板（Ｓ１）とは異なる基板（Ｓ３）をロボットハンド（１２ａ）により処理室（Ｃ）の所定の位置に受け渡すスワップ動作を含ませてもよい。

WO 2010/013422 A1

GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, SE, SI, SK, SM, 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（条約第 21 条(3)）