

SEMI E116.1-0707

SPECIFICATION FOR SECS-II PROTOCOL FOR EQUIPMENT PERFORMANCE TRACKING (EPT)

装置性能トラッキング (EPT) の SECS-II プロトコル仕様

NOTICE: This translation is a REFERENCE COPY ONLY. If differences should exist between the English version and a translation in any other language, the English version is the official and authoritative version.

免責事項： この SEMI スタンドアードは、投票により作成された英語版が正式なものであり、日本語版は日本の利用者各位の便宜のために作成したものです。万が一英語と日本語とに差異がある場合には英語版記載内容が優先されます。

SEMI スタンドアード日本語翻訳版をご利用にあたっての注釈を本文の末尾に記載しております(「すべきである」「しなければならない」について等)。

本スタンドアードは、Information & Control Global Technical Committee で技術的に承認されている。現版は 2007 年 4 月 25 日、global Audits and Reviews Subcommittee にて発行が承認された。2007 年 6 月に www.semi.org で。初版は 2003 年 3 月発行、前版は 2006 年 7 月に発行された。

1 目的

1.1 本文書は装置性能トラッキング(EPT)スタンドアードのサービスおよびデータを SECS-II のストリームとファンクションならびにデータの定義にマッピングするものである。

2 範囲

2.1 本文書は SECS-II メッセージプロトコル [SEMI E5] を使用する EPT の実装すべてに適用される。本文書に準拠するには SEMI E116, SEMI E5 への準拠が必要となる。

注意： このスタンドアードおよび安全ガイドラインはその使用に関連した全ての安全上の問題を取り扱うことを意図していない。この文書の使用者は、その責任において、適切な安全および健康上実施すべき事項を決定し、また使用前に法規制やその他の制限への適用性を判断するものである。

3 参照スタンドアードおよび文書

3.1 SEMI スタンドアード

SEMI E5 — SEMI Equipment Communications Standard 2 Message Content (SECS-II)

SEMI E30 — Generic Model for Communications and Control of Manufacturing Equipment (GEM)

SEMI E39 — SECS-II Protocol for Object Services Standard (OSS)

SEMI E116 — Specification for Equipment Performance Tracking (EPT)

注意： 別途指示のない場合、引用された全ての文書は最新版を指す。

4 SECS-II 属性の定義

4.1 表 1 は SEMI E116 EPTTracker オブジェクトの SECS-II 構造定義である。これは SEMI E39 (OSS) のプロトコルに準拠しなければならない。ホストは、これらのオブジェクトを生成したり、削除する機能を持たない。しかしながら、ホストはデフォルトである SEMI E39 GetAttr サービス (すべての属性に対して) および SetAtt サービス (RW 属性に対して) を通してすべての属性にアクセス可能でなければならない。

4.2 これらのオブジェクト属性のサブセットは、イベントレポートを通して提供される SECS-II データ変数を介して列挙される。本文書中の変数データアイテムのマッピングの項を参照のこと。

表 1 EPTTracker オブジェクト SECS-II 属性定義

属性名	属性日付形式 : SECS-II 構造
“ObjType”	20 (A[10]) 常に “EPTTracker” に設定されなければならない。
“ObjID”	20 (A[1..80]) <OBJECTIDENTIFIER> ObjID は装置定義。例 : “EQUIPMENT”, “CHAMBER A”, “ROBOT ARM”。 SEMI E39.1 で指定される ObjID の制限に一致する。
“BlockedReason”	51 (U1) BlockedReason 値は以下の通り列挙される : 0 = Not Blocked 1 = Unknown 2 = Safety Threshold 3 = Error Condition 4 = Parametric Exception 5 = Aborting, Aborted 6 = Pausing, Paused 7 = Reserved 8 = Reserved 9 = Reserved
“BlockedReasonText”	20 (A) BlockedReasonText 使用は装置定義。例 : “Abort – Host-requested Abort”, “Fault – Reticle Stage Error”; “Pause – Host-requested Pause”
“EPTElementType”	51 (U1) EPTElementType 値は以下の通り列挙される : 0 = Equipment 1 = Production EPT Module 2 = EFEM/Load Port EPT Module
“EPTState”	51 (U1) EPTState 値は以下の通り列挙される : 0 = Idle 1 = Busy 2 = Blocked
“EPTStateTime”	54 (U4) EPTStateTime
“EPTElementName”	20 (A) EPTElementName 使用は装置定義。例 : “EQUIPMENT”, “CHAMBER A”, “ROBOT ARM”.
“PreviousEPTState”	51 (U1) PreviousEPTState 値は以下の通り列挙される : 0 = Idle 1 = Busy 2 = Blocked 3 = No State
“PreviousTaskName”	20 (A[0..80]) PreviousTaskName 使用は装置定義。例 : “Loading”, “Etching”, “Pumping Down”