



真空晶圆传输机械手

作为晶圆的真空传输系统中的基板搬运机器人，XIVI 的真空机械手的全连杆手臂机构可实现更高的定位精度。采用全闭环控制方式，搭载真空直驱电机，拥有更高的回转精度与更快的响应时间，双向双臂的配置，可以在不扩大腔室的情况下比传统型号传输更长的距离，且面对多工位，拥有更高的工作效率。当需要在高真空环境中以经过验证的精度和可重复性传输基板时，XIVI 的真空机械手实现了高定位重复性和高可靠的真空分区性能。

AUTOMATIC WAFER TRANSFER SYSTEM

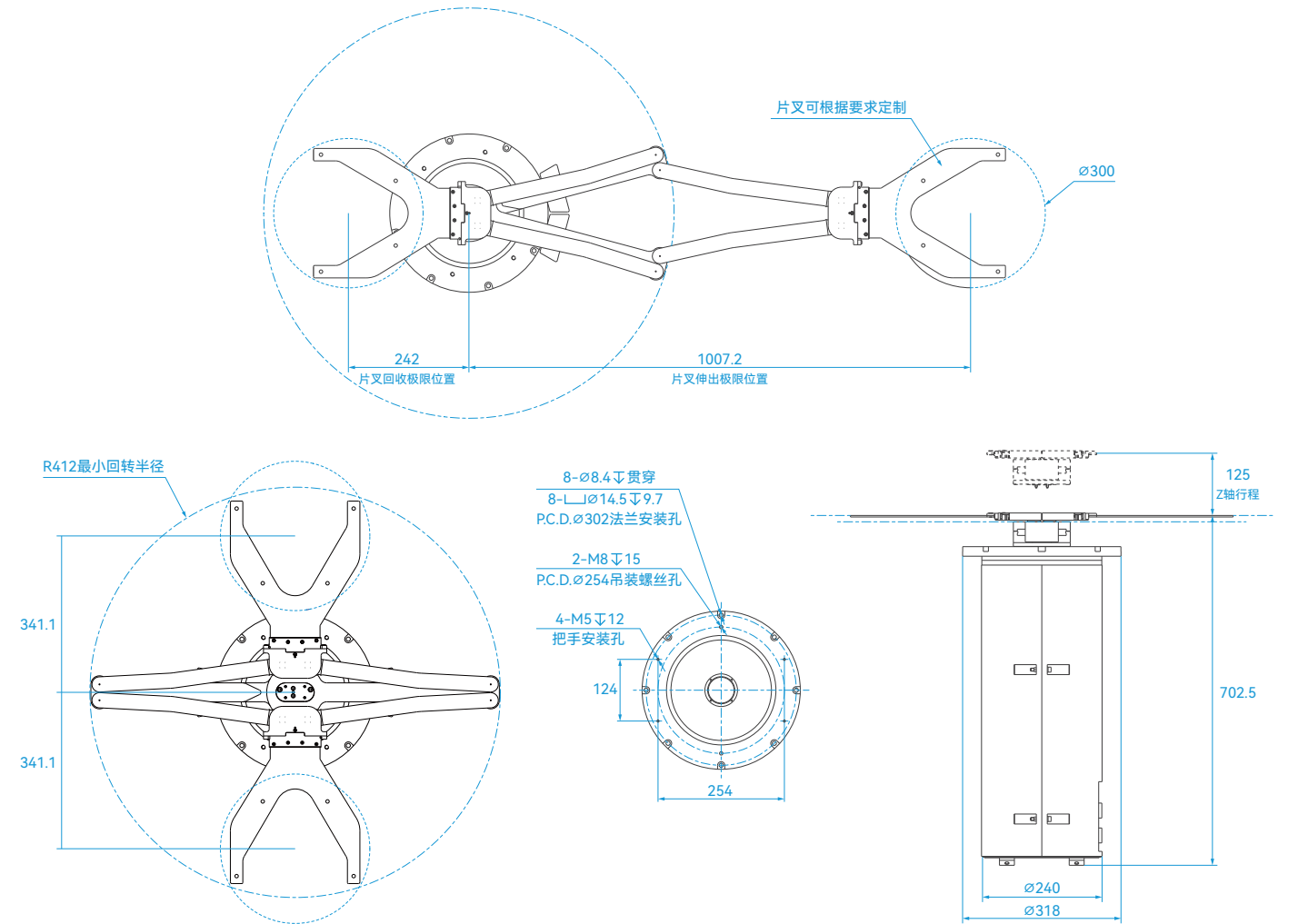


规格

本体规格			控制箱规格	
晶圆尺寸		6" / 8" / 12"	尺寸	440mm×344mm×266mm
动作范围	升降行程 (Z轴)	125 mm	重量	20.5 kg
	伸缩行程 (T轴)	1050 mm (根据片叉变化)	电源输入	单相 AC220V 12A
	旋转行程 (R轴)	360° (无限旋转)	最大耗电量	4000 W (因环境不同有所改变)
重复定位精度	Z轴	±0.05 mm	IO	7 IN / 2 OUT
	T轴	±0.05 mm	通讯	Ethernet TCP / IP
	R轴	±0.05 mm		
本体重量		38 kg	型号编码	
耐真空度		1×10^{-6} Pa	ZTR - 125 - 03 - 00 - 480	
漏率		$< 1 \times 10^{-9}$ std·cc/sec He	产品系列	Z轴行程
洁净等级		ISO Class 1	ZTR	125
通讯协议		TCP/IP		100
选配		示教器/AWC (Wafer位置补正)		

※上述规格支持定制，具体在考虑购买时，请联系您的客户经理以获取最新信息

设备图纸



星微科技

详细规格参数内容请由此下载:
xivitech.com/downloads/



官网



公众号