



ROBOT ZTR-W



真空晶圆传输机械手

作为晶圆真空传输系统中的基板搬运机器人，XIVI 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

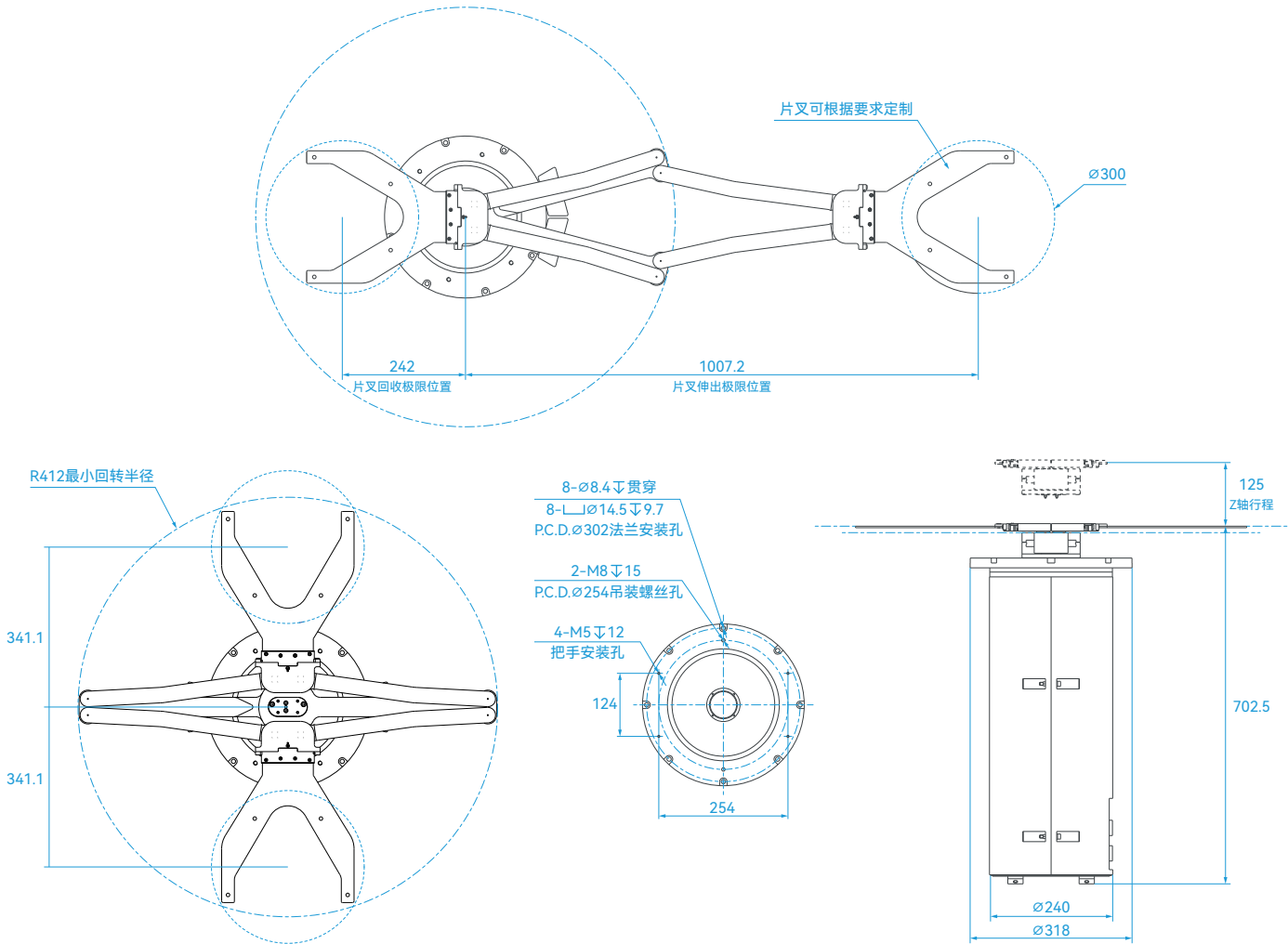
本体规格		
晶圆尺寸		6" / 8" / 12"
动作范围	升降行程 (Z轴)	70 mm / 125 mm
	旋转行程 (T轴)	360° (无限旋转)
	伸缩行程 (R轴)	1050 mm (根据片叉变化)
重复定位精度	Z轴	±0.05 mm
	T轴	±0.006°
	R轴	±0.05 mm
本体重量		38 kg
耐真空度		1×10^{-6} Pa
漏率		$< 1 \times 10^{-9}$ std·cc/sec He
洁净等级		ISO Class 1
通讯协议		TCP/IP
选配		AWC (Wafer位置补正)

控制箱规格	
尺寸	440mm×344mm×266mm
重量	20.5 kg
电源输入	单相 AC220V 12A
最大耗电量	4000 W (因环境不同有所改变)
IO	7 IN / 2 OUT
通讯	Ethernet TCP / IP

型号编码					
ZTR	-	W	-	00	- 125 - 1050 - 001
产品系列	手臂类型	手臂数量	Z轴行程	R轴行程	流水号
ZTR系列	W-蛙式	00-双臂	125-125 mm	1050-1050 mm	产品主体性能不变, 局部功能允许变化
.....		01-单臂	70-70 mm		

※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