

## > VTR 机械手系列

大气晶圆传输机械手(下文简称"机械手")适用于大气洁净室环境,由本体、手臂以及片叉(选配)构成,通过吸附、夹持等方式,以及各关节的循环运动实现晶圆的传输功能。机械手的运动分为升降运动(Z轴)、旋转运动(T轴)、手臂伸缩运动(R/W轴)。



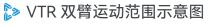
### > 规格参数

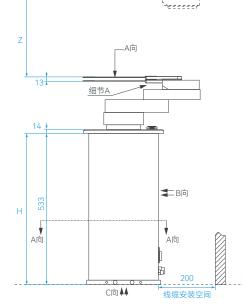
VT	.D	单臂	双臂				
VI	K	143mm / 176mm					
额知	<b>E</b> 负载	0.8	5 kg				
R/W轴	速度	430	mm/s				
T轴	运动范围	0°~	340°				
1 700	角速度	250°/s					
Z轴	行程	250/300/350	0/400/450mm				
Z- <del>/</del> III	速度	250	mm/s				
本体	重量	< 3	35kg				
洁净	度	Cla	ass1				
重复	精度	± 0.1 mm					
运行统	条件	单相 AC	200V 20A				

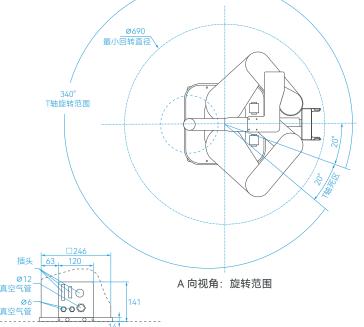
额定负载为所传输产品重量。

#### ▶ 型号编码

VTR	- 00	-	00	_	00	-	250	_	143	_	00	_	00	_	001
产品系列	手臂数量		翻转机构		扫片		行程		手臂长度		末端形式		固定方式		流水号
VTR	00-单臂01-双臂		00-上臂翻转 01-下臂翻转 02-双臂翻转 03-无翻转		00-有扫片 01-无扫片		250mm 300mm 350mm 400mm	_	143mm 176mm		00-真空吸附 01-夹持方式 02-伯努利 99-其他		00-底板安装 01-上板安装 99-其他		产品主体性能不变,局部功能少许变化
							450mm								

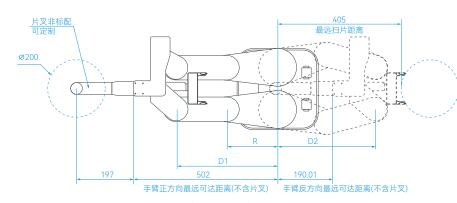






手臂升降范围

B 向视角: 插孔位



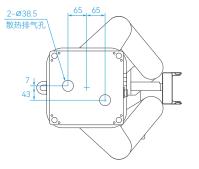
•

∟ø10.5**▼**7

4-M20×1.5

A 向视角: 手臂伸缩范围

A 向视角: 截面



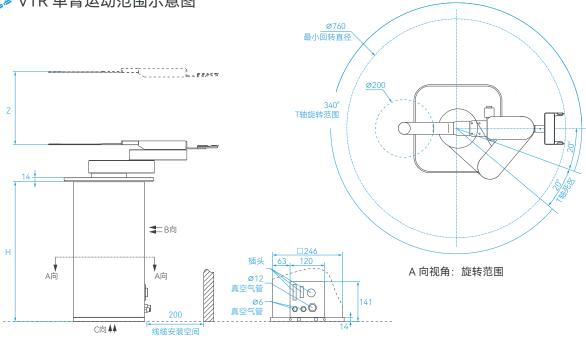
C 向视角: 安装尺寸

型号	R	D1	D2	Н	Z
VTR-01-03-00 手臂长度143	143	286	277	483/533/583	250/300/350
VTR-01-03-00 手臂长度176	176	352	340	483/533/583	250/300/350

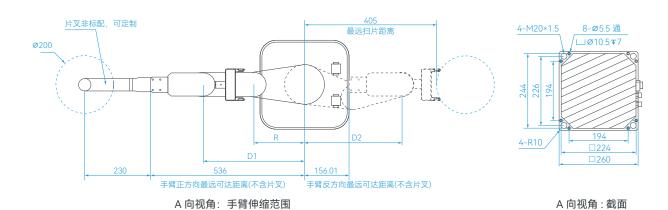
VTR系列大气晶圆机械手

#### ▶ VTR 单臂运动范围示意图

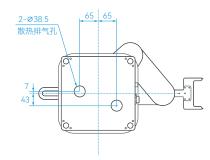
手臂升降范围



B 向视角: 插孔位

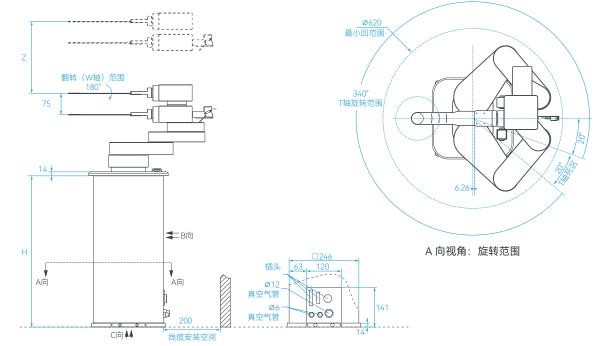


型号 	R	D1	D2	Н	Z
VTR-00-03-00 手臂长度143	143	286	277	483/533/583	250/300/350
VTR-00-03-00 手臂长度176	176	352	340	483/533/583	250/300/350



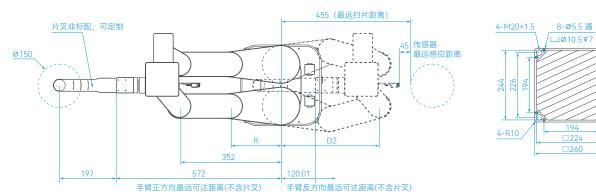
C 向视角: 安装尺寸

#### > VTR 双臂翻转运动范围示意图



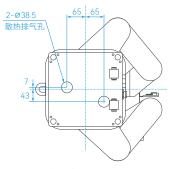
手臂升降范围

B 向视角:插孔位



A 向视角: 手臂伸缩范围

A 向视角: 截面



C 向视角: 安装尺寸

型号	R	D1	D2	Н	Z
VTR-01-02-00 手臂长度143	143	286	277	483/533/583	250/300/350
VTR-01-02-00 手臂长度176	176	352	340	483/533/583	250/300/350

STR系列五轴大气晶圆机械手

## STR 机械手系列

五轴半导体晶圆搬运机器人,具有独立可控的2个旋转手臂。可支持2 FOUP到3 FOUP的EFEM的取片工作。该机器人具有高精度,高刚性。



#### > 规格参数

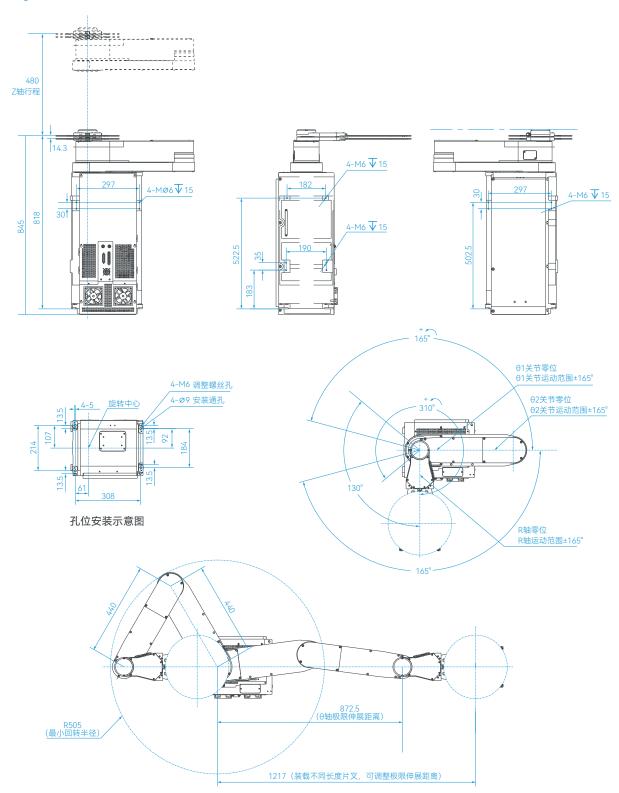
CI	.D	单臂
ST	К	440mm
额只	<b>定负载</b>	0.5 kg
R轴	速度	350°/s
ТАН	运动范围	± 310° ~ ±130°
<b>Θ</b> 1轴	速度	260°/s
017四	运动范围	± 165°
θ2轴	速度	330°/s
O2+щ	运动范围	± 165°
Z轴	速度	550mm/s
∠∓四	运动范围	480mm
本体	重量	45-50kg
洁冶	度	Class 1
重复	精度	± 0.1mm
运行	条件	单相 AC 200V 20A

额定负载为所传输产品重量。

#### ▶ 型号编码

STR	- 00	- 03	- 00	 480	_	440	_	00	-	00	_	001
产品系列	手臂数量	翻转机构	扫片	行程		手臂长度		末端形式		固定方式		流水号
STR	00-单臂 01-双臂	03-无翻转	00-有扫片 01-无扫片	 480		440mm	_	00-真空吸附 01-夹持方式 02-伯努利 99-其他		00-底板安装 01-上板安装 99-其他		产品主体性能不变,局部功能少许变化

#### STR 运动范围示意图



## ▶ ZTR 真空机械手系列

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。



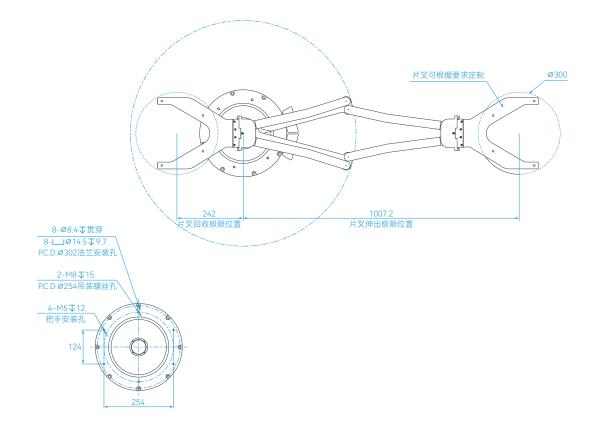
#### > 规格参数

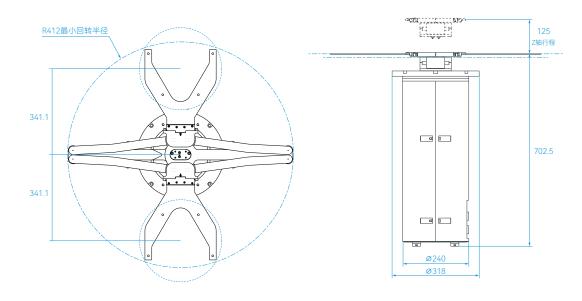
		本体规格
晶圆	尺寸	6" / 8" / 12"
	升降行程 (Z轴)	70 mm / 125 mm
动作 范围	旋转行程 (T轴)	360°(无限旋转)
	伸缩行程 (R轴)	1050 mm (根据片叉变化)
重复	Z轴	±0.05 mm
定位	T轴	±0.006°
精度	R轴	±0.05 mm
本体	重量	38 kg
耐真	空度	1×10 <sup>-6</sup> Pa
漏	i率	< 1×10 <sup>-9</sup> std·cc/sec He
洁净	等级	ISO Class 1
通讯	协议	TCP/IP
选	酒	AWC (Wafer位置补正)

#### ▶ 型号编码

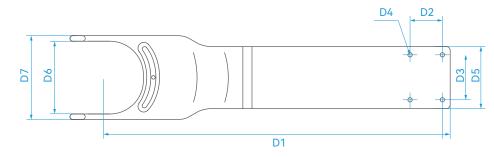
ZTR	 W	 00	-	125	 1050	_	001
产品系列	手臂类型	手臂数量		Z轴行程	R轴行程		流水号
ZTR系列 	W-蛙式 	00-双臂 01-单臂		125-125 mm 70-70 mm	1050-1050 mm		产品主体性能不变 局部功能稍许变化

#### ≥ ZTR 运动范围示意图





## > FORK



图示	适用晶圆尺寸	动作方式	D1	D2	D3	D4	D5	D6	D7
	2,4,6	真空吸取	260	26	36	3.5	50	N/A	43
*	4,6	真空吸取	283	26	36	3.5	50	60	72
1	4,6	真空吸取	275.5	26	36	3.5	50	88	126
*	8	夹持	176	34	56	4.3	65	202	250
	2,3,4,6	真空吸取	240	26	36	3.5	50	N/A	31
	4,6,8	真空吸取	240	26	36	3.5	50	N/A	43
	12	真空吸取	326	36	46	4.5	60	N/A	N/A
	4,6,8,12	真空吸取	285	26	36	3.5	50	N/A	N/A









翻转型

真空吸取型

> 夹持型

## MAPPING SENSORS





- ▶ VTR/STR 系列手臂支持扫片功能
- 可侦测晶圆盒内是否有叠片、斜片
- 湿 提供使用者相关数据进行手臂取放动作

## > 示教器



- ▶ 体积小便携,外壳坚固防摔
- ≫ 液晶触控与物理按键双模块,操作简单
- 安全开关可应对紧急情况

## ▶ 控制器

大	大气 VTR 控制箱规格						
尺寸	440mm x 344mm x 266mm						
重量	17.5 kg						
电源输入	单相 AC200-240V 5A						
最大耗电量	1000W(因环境不同有所改变)						
I/O	EMO 对接(接受定制)						
通讯	Ethernet TCP/IP						

真空 ZTR 控制箱规格							
尺寸	440mm x 344mm x 266mm						
重量	17.5 kg						
电源输入	单相 AC200-240V 5A						
最大耗电量	1000W(因环境不同有所改变)						
I/O	EMO 对接(接受定制)						
通讯	Ethernet TCP/IP						

大气 STR 控制箱规格					
尺寸	440mm x 347.5mm x 266mm				
重量	22 kg				
电源输入	单相 AC200 额定8A 峰值10A				
最大耗电量	1500W(因环境不同有所改变)				
通讯能力	Ethernet 或 RS232 (Male)				
控制器	精密定位伺服控制 支持点对点运动				
IP等级	20				
操作温度范围	5-40°C				
操作相对湿度	20-60%RH				
储存温度范围	20-25°C				
储存相对湿度					

# CUSTOMER NEEDS FORM 客户需求规格表

客户信息	息						
公司名称	1		公司	地址			
联系人			联系	电话			
联系邮箱			应用	场景			
客户需	求规格表						
被搬运物	圆形	2"3"	□4" □6" □	8" 🗆12" 🗆	重量	□材质	
	Z轴行程	250mm	300mm3	350mm □ 400	0mm □450m	m	
运动范围 —	Z轴速度	250mm/sec					
	固定方式	□上固定	□下固定				
手臂 —	手臂数量	□単臂	□双臂				
	运动范围	□取放距离: _	mm	□回转直径≤⊄	)mm		
		□最远伸出设备外距离:mm					
	翻转模组	□无翻转	□上臂翻转	□下臂翻转	□双臂翻转	□其他	
_ 选配 _ _	FORK	□无	□航空铝	□陶瓷			
	抓取方式	□真空吸附	□边缘夹持	□伯努利	□托举		
	Mapping Sensor	□无	□有	□其他	_		
	控制箱线缆长度	□3m	□其他	_			
	示教器线缆长度	□5m					
其	<b>t</b> 他需求说明						

▶ 请在您的客户经理协助下填写此表格

这本目录刊登的规格书,由于产品性能的改进,如有更改,恕不另行通知。 在考虑购买时,请联系我们的销售部门以获取最新信息。

#### XIVI

#### 无锡星微科技有限公司

无锡市新吴区汉江路15号A区16栋&B区22栋 上海市浦东新区盛荣路88弄盛大天地3号楼 18961762263 sales@xivitech.com



www.xivitech.com THINKER IN MOTION