



大气晶圆传输机械手

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）。

AUTOMATIC WAFER TRANSFER SYSTEM



产品特征

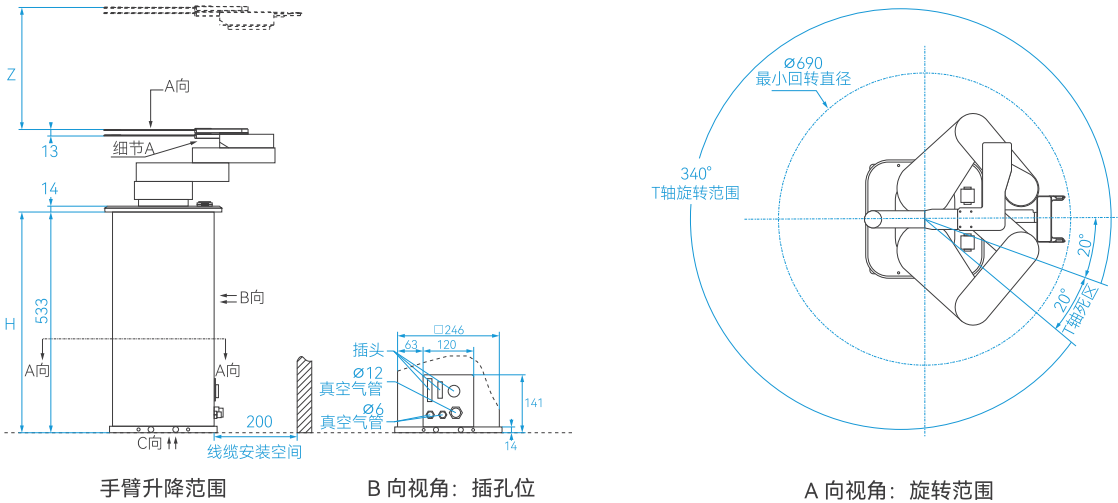
VTR	-	00	-	00	-	00	-	250	-	143	-	00	-	00	-	001
产品系列		手臂数量		翻转机构		扫片		行程		手臂长度		末端形式		固定方式		流水号
VTR		00-单臂		00-上臂翻转		00-有扫片		250mm		143mm		00-真空吸附		00-底板安装		001
		01-双臂		01-下臂翻转		01-无扫片		300mm		176mm		01-夹持方式		01-上板安装		002
				02-双臂翻转				350mm				02-伯努利		99-其他		003
				03-无翻转				400mm				99-其他				
								450mm								
																

规格

VTR		单臂	双臂
		143mm / 176mm	
▶ 额定负载		0.5 kg	
R/W轴	速度	430mm/s	
T轴	运动范围	0°~340°	
	角速度	250°/s	
Z轴	行程	250/300/350/400/450mm	
	速度	250mm/s	
本体重量		约45kg	
洁净度		Class100	
重复精度		± 0.1 mm	
运行条件		单相 AC 200V 20A	

▶ 额定负载为所传输产品重量。

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