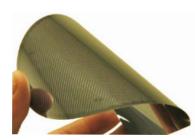




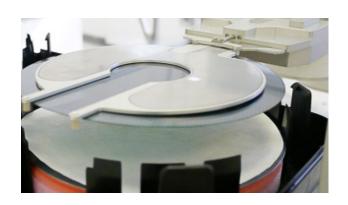
我们在2007年发展出以涡流原理制成之末端 执行器(Vortex Endeffector)來处理各类晶圆, 包括薄片或穿孔晶圆。



我们的旋涡末端执 行器有一个光学传 感器,无论纸张或 晶圆出现时会启以 监控晶片的存在。

我们以集成软接

触机械装置 (SoftTouch Mechanism) 代替传统气动装置,通过末端执行器上传感器控制激活软接触机械装置时间;通过抓紧机构可以判断晶圆是否抓紧,并上报晶圆的实际尺寸,一边提高控制精度以加强晶圆传送安全,可以在防止晶圆滑动或转动的前提下,处理薄片晶圆。



* Handles $50\mu m \sim 1200\mu m$ thick, bumped or perforated wafer

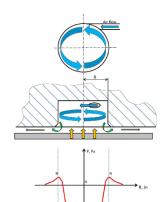
厚度50μm~1200μm, 凸点或穿孔型晶圆

* Picks "potato-chip" and allowable wafer distortion up to 8mm

最大允许弯曲: 8mm

- * Edge grip with SoftTouch mechanism 具备软接触的边缘夹持机构
- * Capable of both top and bottom pick 可从晶圆上面或下面取晶圆

涡流原理



涡流型末端执行器采用非接触式原理:压缩空气到达涡流区相切的圆周,并在涡流杯子中心创建压力非常低的区域。

低压区类似真空吸盘,提供晶圆吸力;同时在晶片 和低压边缘形成了便于空 气流通的间隙。空气流通

间隙避免了晶圆面与夹持装置的接触,吸力固定晶圆。







150mm涡流末端执行器

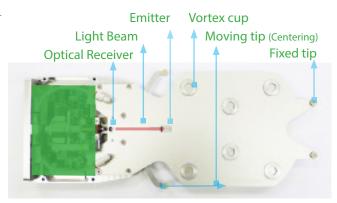


200mm涡流末端执行器

功能

传输翘曲之晶圆-系统侦测晶圆位置,当夹爪下移至距盒内晶圆约2.5毫米时自动停下

- *涡流区实现无接触抓取晶圆,晶圆变平整;
- *与机械手指间采用串行通信
 - -检测到晶圆后,气流被打开;
 - -在恰当的时间激活软接触机械装置;
 - -晶圆抓取成功后,待系统获取晶圆 实际尺寸后,系统重新调整位置精度



型号



50-0065-XXXV涡流末端执行器, 软接触机制, 对射式光学传感器, 可选择的内置扫描器

50-0065-100V 100mm 晶圆 50-0065-150V 150mm 晶圆 50-0065-200V 200mm 晶圆 50-0065-300V 300mm 晶圆

基本参数

晶圆尺寸	100mm ~ 300mm	需求压力	60 PSI
晶圆厚度	50 μm -1200 μm	电源	24 V DC, 350mA
抓手厚度	<3.5mm	控制逻辑	ASCII 命令符或数字 I/O
晶圆与末端执行器 之间的间隔	~100 μm	通讯接口	6 线, RS232, RS485 或CAN

QUARTET MECHANICS INC.

email: inquiry@quartetmechanics.com / www.quartetmechanics.com 4055 Clipper Court, Fremont, CA 94538, USA P +1.510.490.1886 / F +1.510.490.1887

