



## 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，搭载多圈绝对值伺服电机，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。

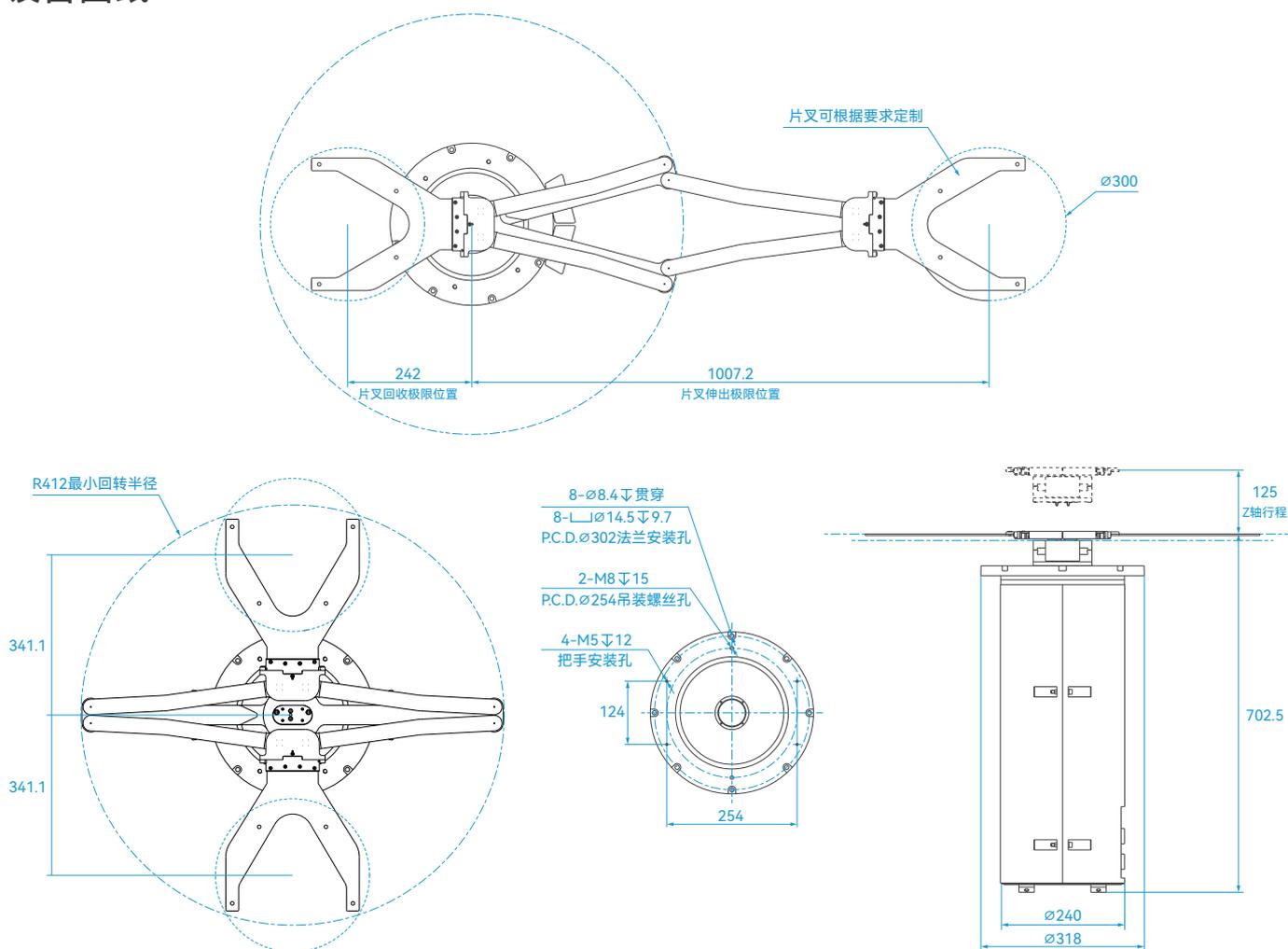
# AUTOMATIC WAFER TRANSFER SYSTEM



## 规格

ZTR		双臂
重量		38 kg
Z轴	行程	0-125mm
	最小到达时间	1.25s
	最大速度	0.1m/s
	重复定位精度	±0.05mm
T轴	行程	根据具体执行元件与工位决定
	最小到达时间	根据工位决定
	最大速度	0.43m/s
	重复定位精度	±0.05mm
R轴	行程	360°
	最小到达时间	4s-8s (360°)
	最大速度	120°/s
	重复定位精度	±0.05mm
洁净等级		ISO Class 1
耐真空度		1×10 <sup>-6</sup> Pa
晶圆尺寸		6" / 8" / 12"

## 设备图纸



星微科技

详细规格参数内容请由此下载：  
[xivitech.com/downloads/](http://xivitech.com/downloads/)



官网



公众号