

**PHT**

*Link To The World*

**PHT株式會社(英文名:PHT Inc.)**

〒115-0045 東京都北區赤羽2 - 69 - 2千秀大樓6樓

TEL:03-6751-7153 FAX:03-6761-8935

E-Mail:info@pht.co.jp

<https://www.pht.co.jp>

# 玻璃基板用潔淨機器人

## PHT2200



## 產品特點

本產品為在無塵室中使用的適用於中介板的水平多關節型玻璃基板搬送機器人。該機器人能進行前後(X軸)、旋轉(θ軸)及上下(Z軸)的動作，並支援晶圓在大氣中的搬送。驅動馬達採用AC伺服馬達，所有軸均為絕對式編碼器規格。

## 產品概要

型號名稱	PHT2200
安裝環境	潔淨室內 大氣中 溫度10°C~35°C 濕度70%RH以下
手臂	單臂 材質 鋁·CFRP·陶瓷
動作範圍	X軸:500mm θ軸:340° Z軸:300mm
動作速度(最快)	X軸:500mm/sec θ軸:200deg/sec Z軸:250mm/sec
可搬質量	10kg(手部基礎、手部工作重量總合)

## 機器人標準規格

機器人型號	PHT-R-3-2200
被搬運物品	~300mm晶圓 (亦可靈活客製化應對其他特殊工件、形狀及材質需求)
晶圓固定方式	真空吸附、邊緣夾持、邊緣固定
機械結構形式	水平多關節型 圓柱座標系
控制軸	3軸
馬達類型	AC伺服馬達 絕對式編碼器規格
重量	本體重量：約47Kg 控制器：約8Kg
控制電纜	3m(標準)·5m·10m
控制規格(1)	平行介面 輸入32點 輸出32點
控制規格(2)	串列介面 RS-232C×1通道
重複精度	±0.1mm 以下
潔淨度	ISO 等級 2 (0.1μm以上 10個/m <sup>3</sup> 以下)
驅動源	伸縮·旋轉·上下 3軸 AC 伺服驅動
搬送手	CFRP+PEEK 晶圓嵌入方式
映射	光電式透過型感測器
公用設施	額定電壓：單相 AC200~230V±10% 額定電流：5A 真空：-80kPa以下，10NL/min以上

### 控制器規格

控制器型式	MFD
介面	RS232C 1條通信線 數位IO 輸入：32點，DC24V 8mA 輸出：32點，DC24V±3V，0.1A以下