

**PHT**

*Link To The World*

**PHT株式会社（英文名：PHT Inc.）**

〒115-0045 東京都北区赤羽2-69-2千秀ビル6F

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

E-Mail:info@pht.co.jp

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

# ガラス基板用クリーンロボット

## PHT2200



## 製品特徴

本製品は、クリーンルームで使用するインターポーザ用水平多関節型のガラス基板搬送ロボットです。前後（X軸）・旋回（θ軸）・上下（Z軸）の動作が可能でウェーハの大気中搬送に対応致します。駆動モータは、ACサーボモータで全軸アブソリュートエンコーダ仕様です。

## 製品概要

モデル名	PHT2200
設置環境	クリーンルーム内 大気中 温度10℃～35℃ 湿度70%RH以下
アーム	シングルアーム 材質 アルミ・CFRP・セラミック
動作範囲	X軸：500mm θ軸：340deg Z軸：300mm
動作速度（最速）	X軸：500mm/sec θ軸：200deg/sec Z軸：250mm/sec
可搬質量	10kg（ハンドベース・ハンド・ワーク重量の合計）

## ロボット標準仕様

ロボット型式	PHT-R-3-2200
被搬送物	～300mmウェーハ （その他特殊なワーク、形状、材質へも柔軟にカスタマイズ対応致します）
ウェーハ保持方式	真空吸着・エッジクランプ・エッジホールド
機械構造形式	水平多関節型 円筒座標系
制御軸	3軸
モータタイプ	ACサーボモータ アブソリュートエンコーダ仕様
重量	本体重量：約47Kg
制御ケーブル	3m（標準）・5m・10m
制御仕様（1）	パラレルインターフェース 入力32点 出力32点
制御仕様（2）	シリアルインターフェース RS-232C×1回線
繰り返し精度	±0.1mm 以下
クリーン度	ISO クラス 2（0.1μm以上 10個/m <sup>3</sup> 以下）
駆動源	伸縮・旋回・上下 3軸 AC サーボ駆動
搬送ハンド	CFRP+PEEK ウェーハ落とし込み方式
マッピング	光電式 透過型センサ
ユーティリティ	定格電圧：単相 AC200～230V±10% 定格電流：5A 真空：-80kPa以下 10NL/min以上