

PHT

Link To The World

PHT株式会社（英文名：PHT Inc.）

〒115-0045東京都北区赤羽1丁目41番12号

TEL:03-6750-5232 FAX:03-6762-9587

E-Mail:info@pht.co.jp

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

円筒座標型クリーンロボット

PHT-R-4



製品特徴

本製品は、クリーンルームで使用する水平多関節型のロボットです。前後（X軸）・旋回（θ軸）・上下（Z軸）＋ハンド回転（0～180°）の動作が可能でウエ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 | PHT-R-4 |
| 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 ハンド回転：0～180° |
| 動作速度（最速） | X軸：500mm/sec θ軸：200deg/sec Z軸：250mm/sec ハンド回転：180deg/sec |
| 可搬質量 | 3kg（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-4-2022 |
| 被搬送物 | ～300mmウエーハ （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） |
| ウエーハ保持方式 | 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 | 4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 コントローラ：約8Kg |
| 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 ³ 以下） |
| 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 |

コントローラ仕様

| | |
|----------|--------------------------------------------------------------|
| コントローラ型式 | MFD |
| インタフェース | RS232C 1回線 デジタルIO 入力：32点・DC24V 8mA 出力：32点・DC24V±3V 0.1A以下 |