

Z-BOT改造实例

L3510 robot 的MEMS薄片传输的碎片率较高，我们改造后兼容了MEMS薄片和正常晶圆的传送，从而大大减少碎片率。
改装方案如下：

1 Blade的改造

- ◆ 晶圆的抓取方式从原来的真空吸附改为通过特殊高温材质的橡胶圈摩擦力抓取
- ◆ Blade材质采用航空铝
- ◆ Blade的设计符合当前设备腔体结构及相关位置
- ◆ Wafer传感器，采用Omron侧面反射式光纤传感器

2 Controller PCB改造

- ◆ PCB板的部分电路修改，匹配选用Omron光纤传感器。同时将Vacuum present信号改造用于Optical present

3 Drawings_DoorValve升级改装

- ◆ 在robot上加装sensor感应组件

4 Cooling plate的改造

- ◆ 为了适应新的robot blade的形状，对cooling plate的结构进行重新设计
- ◆ Cooling plate采用合金铝材质

