

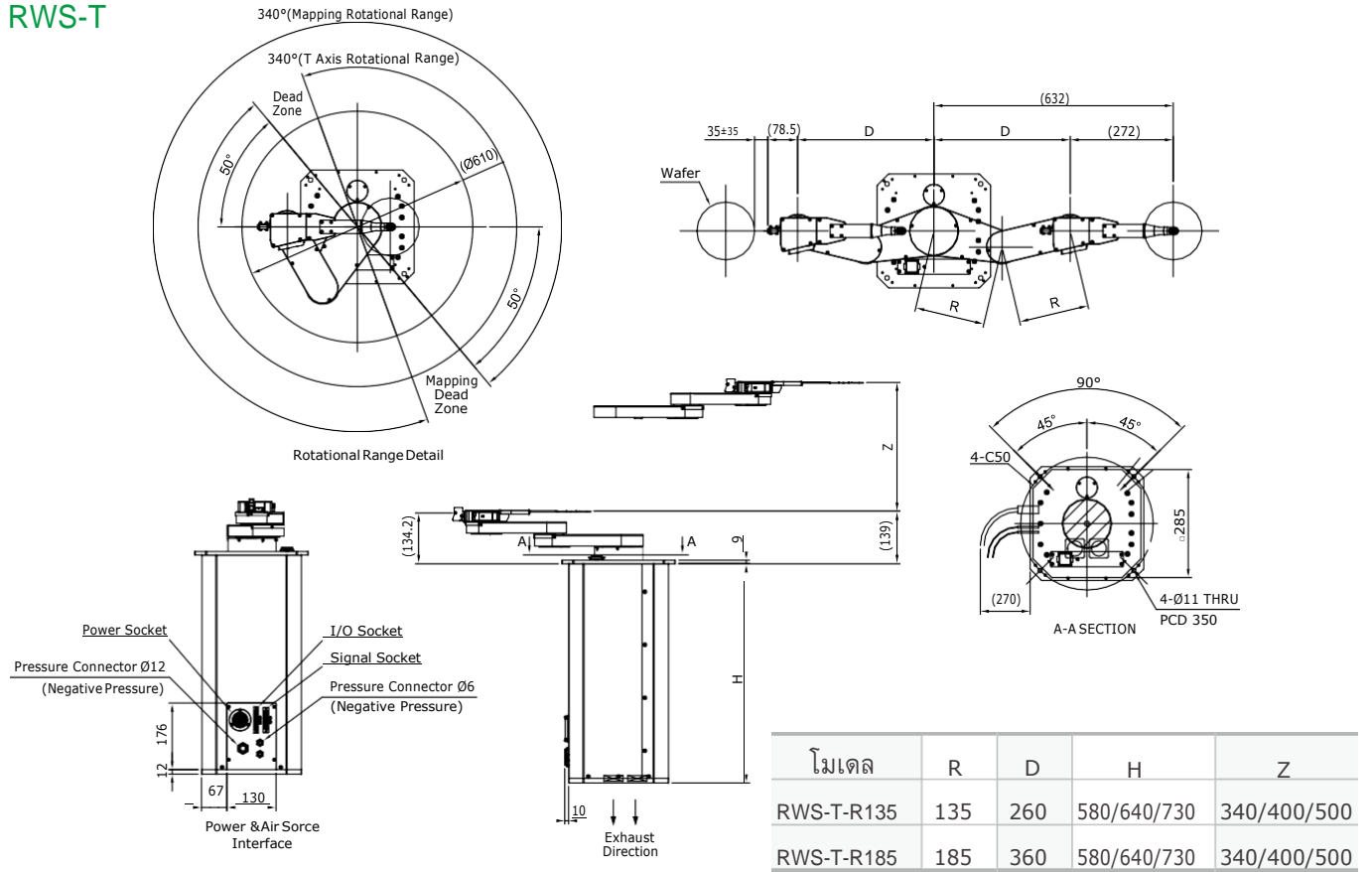
HIWIN®

WAFER ROBOT

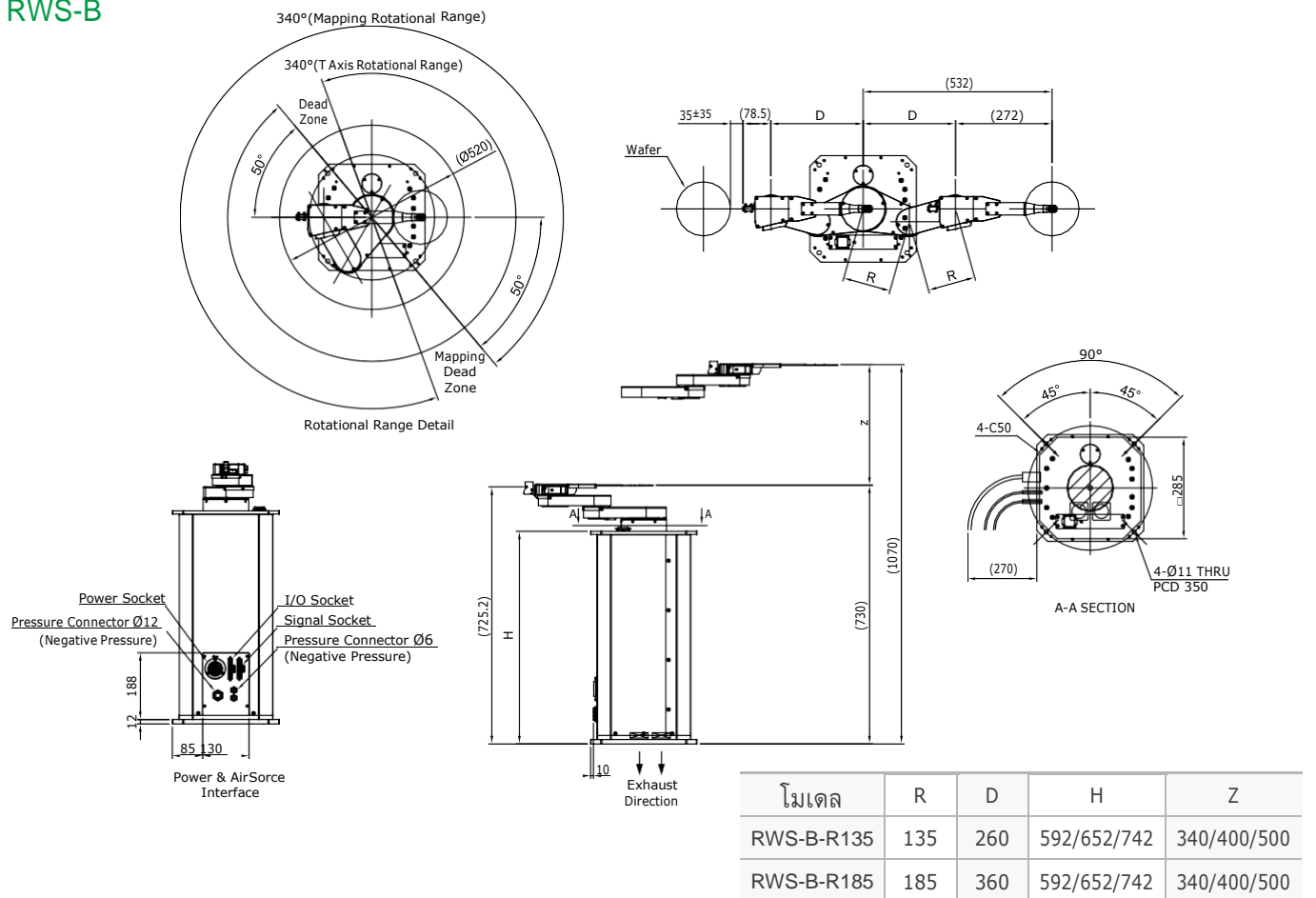
INDUSTRIE 4.0 Best Partner



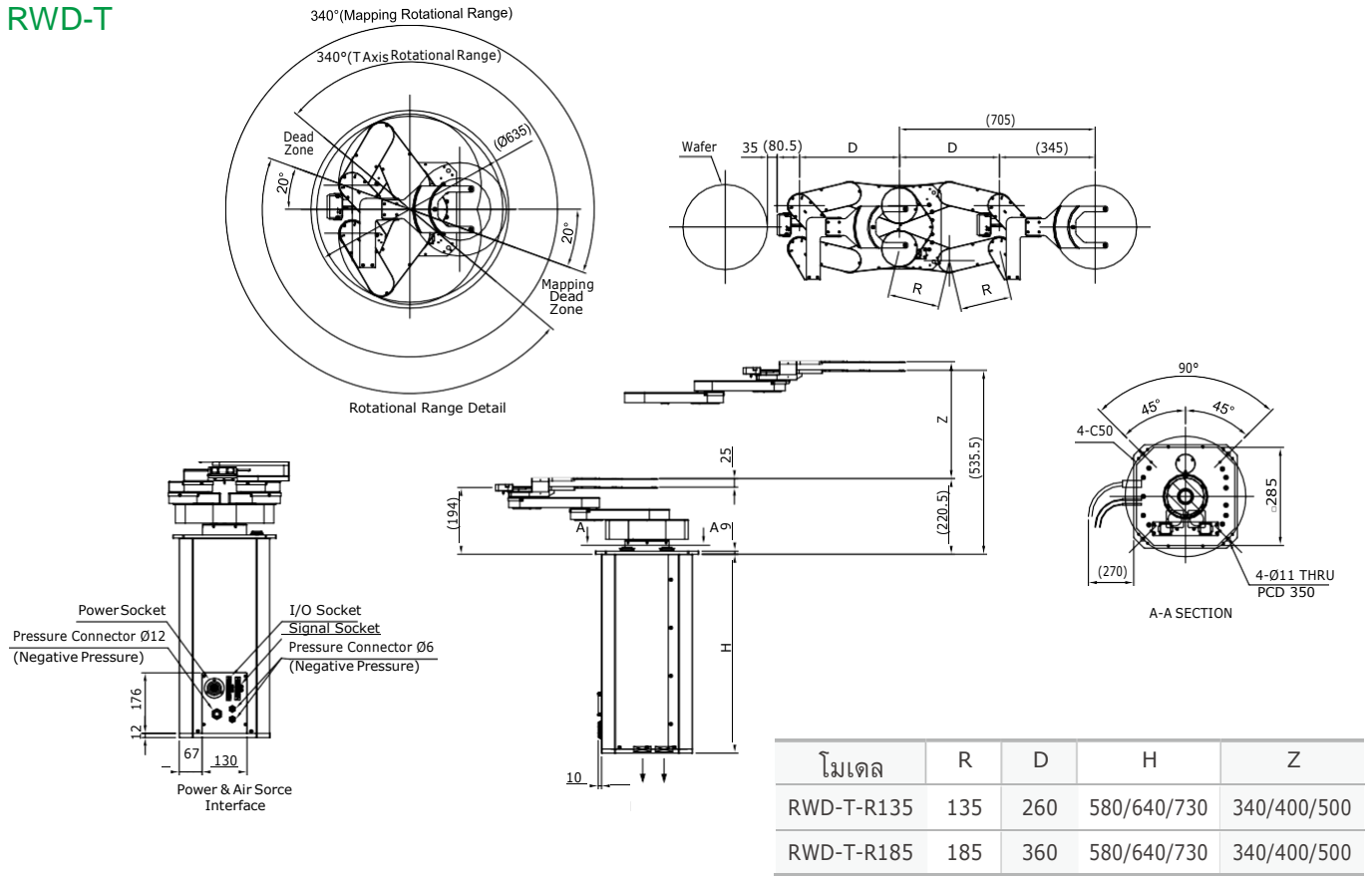
RWS-T



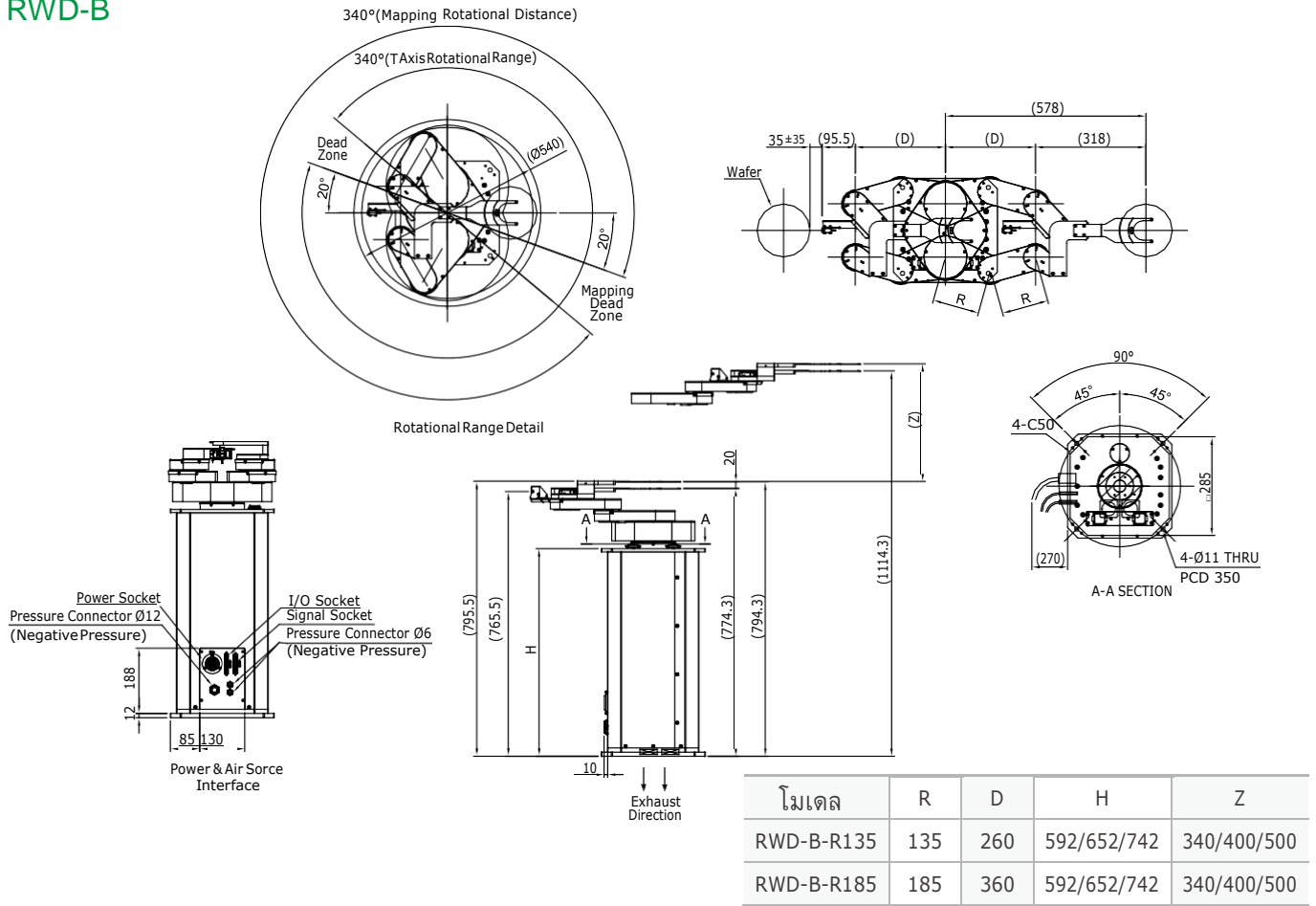
RWS-B



RWD-T



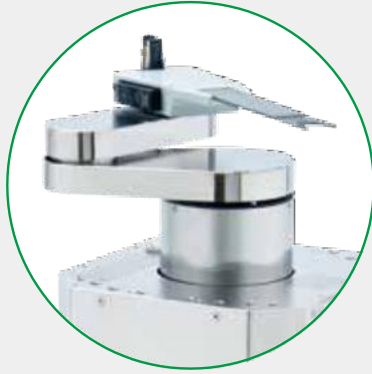
RWD-B



ผลิตภัณฑ์

- ประเภทแขน

เหมาะกับ 2-12 นิ้ว



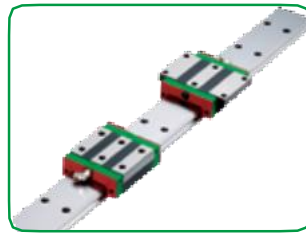
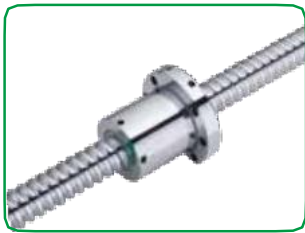
- ประเภทแขน

เหมาะกับ 2-12 นิ้ว



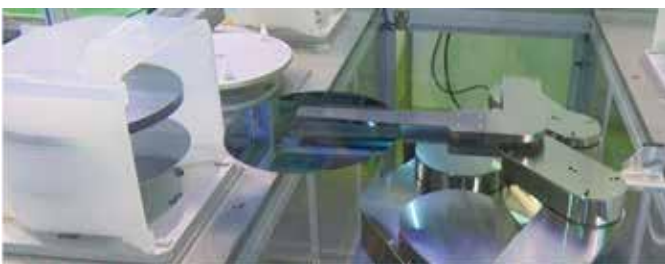
ส่วนประกอบสำคัญ

ส่วนประกอบสำคัญในแขนหุ่นยนต์เช่น Ball screw และ direct drive motor ได้ถูกพัฒนาและผลิตโดย HIWIN ชิ้นส่วนถูกเชื่อมต่อกันโดยตรงทั้งฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ถูกเชื่อมต่อกันเพื่อให้แขนหุ่นยนต์มีคุณภาพสูงเพื่อเพิ่มขีดความสามารถในการแข่งขันและตามที่ถูกต้องการ



อุตสาหกรรมเซมิคอนดักเตอร์

- การจัดวางเวเฟอร์



- การจัดและการพลิกเวเฟอร์



อุตสาหกรรมLED

- การจัดพื้นผิวไฟไลน์



- GripRing วงแหวนยาง



อุตสาหกรรมแผงวงจรอิเล็กทรอนิกส์

- การจัดแผง

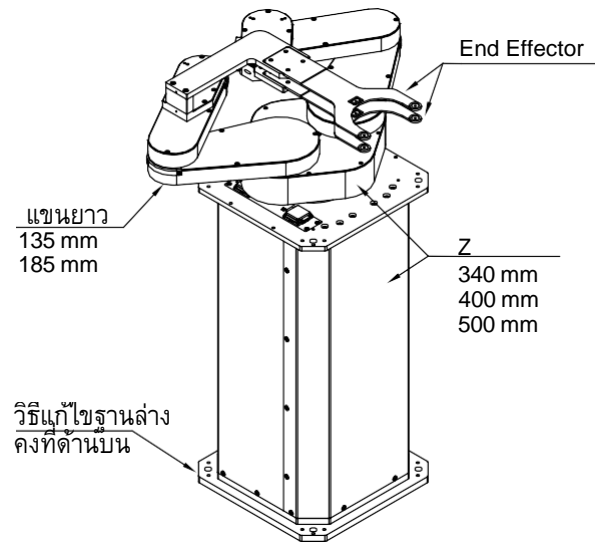


- งานคลังสินค้า



สเปคหุ่นยนต์เวเฟอร์

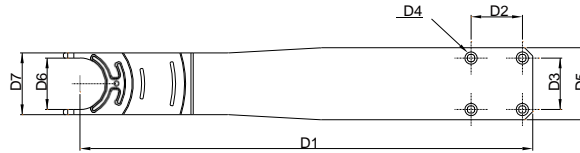
| โมเดล | | RWS Series | RWD Series |
|-------------------|-------------|---------------------------|------------|
| ภาระโหลด | | 135 mm / 185 mm | |
| R/W แกน | | 0.5 kg | |
| T แกน | ความเร็ว | 750 mm/sec | |
| | ช่วงการหมุน | 0~340 deg | |
| Z แกน | ความเร็ว | 250 deg/sec | |
| | ระยะแกน | 340/400/500 mm | |
| ความเร็ว | | 250 mm/sec | |
| วิธีการล็อก | | แก๊วฐานล่าง/ บนสุด | |
| น้ำหนักหุ่นยนต์ | | 45-55 kg ไม่รวมตู้คอนโทรล | |
| ความสะอาด | | Class 100 | |
| ความละเอียด | | ±0.02 mm | |
| ช่องทางการสื่อสาร | | RS232 / Ethernet | |
| I/O | | 14 IN / 9 OUT | |
| ความยาวลำตัว | | 5 m | |
| แรงดันไฟฟ้า | | 200~240 V (AC) 1 เฟส | |
| กระแสไฟฟ้า | | 5 A | |
| แรงดันดูด | | φ6 ; -40~-60kPa | |



ตารางโมเดล

| RW | - | S | - | T | Z400 | R135 | - | Cta | - | F | - | M | - | T |
|-----------------|---|------------------------------------|---|------------------|--------------------------------------|-----------------------------|---|---|---|-------|---|----------------------------------|---|---------------------------|
| หุ่นยนต์เวเฟอร์ | | ประเภทแขน | | ประเภทคงที่ | Z แกนขึ้นลง | แขนยาว | | ชนิด | | F | | M | | T |
| RW | | S: แขนหนึ่งข้าง D: ติดกริปเปอร์ | | T: 上固定 B: 下固定 | Z340 Z400 Z500 Z*: กำหนดเอง | R135 R185 *: กำหนดเอง | | Ata: ตูดแวกคัม Cta: แคลมป์ Rta: งานพลิก | | F: งา | | M: เซ็นเซอร์การ์ด None: ไม่มี | | T: สอนที่ช None: ไม่มี |

- FORK(ความต้องการของลูกค้าสามารถเลือกตามตารางที่เหมาะสมกับงานที่จะใช้)



| ไอคอน | รหัส | ขนาดเวเฟอร์ | การใช้งาน | D1 | D2 | D3 | D4 | D5 | D6 | D7 |
|-------|------|-------------|----------------|-----|----|----|----|-----|-----|-----|
| | F01 | 2"~4" | ตัดด้วยแว็คคัม | 220 | 25 | 25 | M3 | 35 | 25 | 30 |
| | F02 | 8"~12" | ตัดด้วยแว็คคัม | 250 | 40 | 35 | M3 | 60 | 100 | 140 |
| | F03 | 2"~8" | ตัดด้วยแว็คคัม | 199 | 25 | 25 | M3 | 35 | N/A | 23 |
| | F04 | 2"~6" | ตัดด้วยแว็คคัม | 186 | 25 | 25 | M3 | 35 | N/A | 20 |
| | F05 | 7" | หนีบ | 155 | 35 | 35 | M3 | 50 | 60 | 114 |
| | F07 | 8" | หนีบ | 168 | 35 | 50 | M3 | 105 | 65 | 105 |
| | F08 | 6"、8" | ตัดด้วยแว็คคัม | 195 | 25 | 25 | M3 | 35 | 55 | 85 |
| | F09 | 8" | ตัดด้วยแว็คคัม | 195 | 25 | 25 | M3 | 35 | 110 | 150 |

- Mapping Sensor



แขนซีรีส์ RW รองรับฟังก์ชันการวาง,การหยิบ,การหนีบ เซ็นเซอร์เป็นอุปกรณ์สามารถตรวจจับได้ว่าแผ่นเวเฟอร์หรือวัสดุพิมพ์ในตลับแผ่นเวเฟอร์มีแผ่นลามิเนตหรือชิ้นส่วนที่เอียงก่อนที่จะมีการติดฟิล์ม

- รีโมทที่ซิง



- มีขนาดเล็กพกพา และใช้งานง่ายผู้ใช้สามารถหาข้อมูลเพิ่มเติมหรือทดสอบของหุ่นยนต์ของเว็บไซต์
- ปุ่มกดฟังก์ชันแบบกราฟิกเพื่อให้ใช้งานง่าย
- สวิตช์ความปลอดภัยเพื่อป้องกันไม่ให้ผู้ช่วยหุ่นยนต์โดยไม่ตั้งใจ

- กริปเปอร์ไฟฟ้า

- ตัดด้วยแว็คคัม ที่แผ่นเวเฟอร์, ประเภทแคลมป์ ที่ขอบเวเฟอร์และพื้นผิว

ตัดด้วยแว็คคัม

แคลมป์

พลิก

- ประเภทพลิก : แผ่นเวเฟอร์และวัสดุจะถูกตัดด้วยแว็คคัมแล้วแผ่นเวเฟอร์สามารถพลิกด้านหน้าหรือด้านหลังตามความต้องการของผู้ใช้งาน



HRC-W ตู้ออนโทรลหุ่นยนต์เวเฟอร์

การควบคุม



| | |
|-------------|--------------------|
| รายละเอียด | สเปค |
| ขนาดตู้ | 527 x 252 x 202 mm |
| น้ำหนักตู้ | 16.5 kg |
| แรงดันไฟฟ้า | 1เฟส AC200~240V/5A |
| กำลังไฟฟ้า | 1200W |
| สื่อสาร | RS232 / Ethernet |
| I/O | 14 IN / 9 OUT |

- การกำหนดตำแหน่งได้ง่ายโดยการที่ช
- โฮสต์คอนโทรลเลอร์ (Host) ใช้คำสั่งมาผ่านการสื่อสาร RS 232 / Ethernet เพื่อควบคุมหุ่นยนต์เวเฟอร์

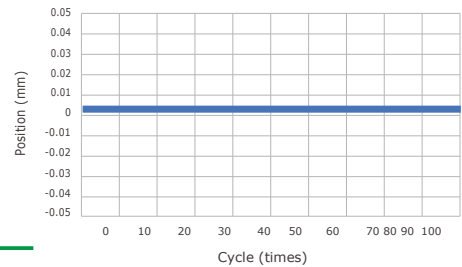
การโปรแกรม

- คำสั่งต่างและพารามิเตอร์และคำสั่งการเคลื่อนไหวสามารถหาข้อมูลเพิ่มเติมจาก คู่มือ HRC-W แบบละเอียด ดาวนโหลดจากเว็บไซต์ HIWIN หรือติดต่อเราที่เป็นตัวแทนในไทย



การควบคุมที่แม่นยำ

- ความละเอียด $\pm 0.02\text{mm}$.



บริการและสาขาทั่วโลก

德國 歐芬堡
HIWIN GmbH
www.hiwin.de

日本 神戸・東京・名古屋・長野・東北・静岡・
北陸・廣島・福岡・熊本
HIWIN JAPAN
www.hiwin.co.jp

美國 芝加哥
HIWIN USA
www.hiwin.com

義大利 米蘭
HIWIN Srl
www.hiwin.it

瑞士 優納
HIWIN Schweiz GmbH
www.hiwin.ch

捷克 布爾諾
HIWIN s.r.o.
www.hiwin.cz

新加坡
HIWIN SINGAPORE
www.hiwin.sg

韓國 水原・馬山
HIWIN KOREA
www.hiwin.kr

中國 蘇州
HIWIN CHINA
www.hiwin.cn

以色列 海法
Mega-Fabs Motion Systems, Ltd.
www.mega-fabs.com

- HIWIN為上銀科技的註冊商標，請勿購買來路不明之仿冒品以維護您的權益。
- 本型錄所載規格、照片有時會與實際產品有所差異，包括因為改良而導致外觀或規格等發生變化的情況。
- 凡受“貿易法”等法規限制之相關技術與產品，HIWIN將不會違規擅自出售。若要出口HIWIN受法律規範限制出口的產品，應根據相關法律向主管機關申請出口許可，並不得供作生產或發展核子、生化、飛彈等軍事武器之用。
- HIWIN產品專利清單查詢網址：http://www.hiwin.tw/Products/Products_patents.aspx

HIWIN®

上銀科技股份有限公司
HIWIN TECHNOLOGIES CORP.

40852台中市精密機械園區精科路7號
Tel : (04)2359-4510
Fax: (04)2359-4420
www.hiwin.tw
business@hiwin.tw

本型錄的內容規格若有變更，恕不另行通知。
Copyright © HIWIN Technologies Corp.
©2018 FORM C03DC01-1809 (PRINTED IN TAIWAN)