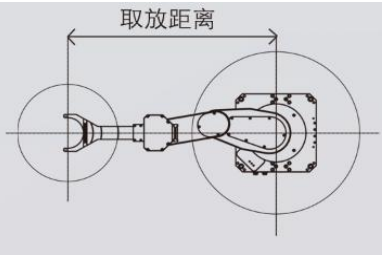
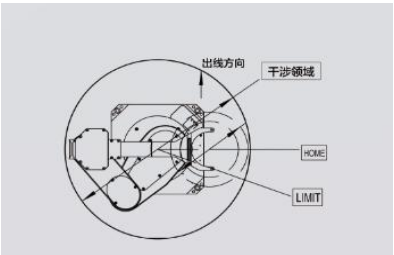




JRT Wafer Robot 选型需求表

公司名称		应用	☐ SEMI ☐ LED ☐ 其他	
联络人		日期		
联络电话		拜访人		
地址				
条件	产品尺寸 & 规格	☐ 圆形: _____(寸) ☐ 铁框 (Frame): _____(mm) ☐ 球缘: _____(寸) ☐ 方形: _____(mm) ☐ 其他: _____		厚度: _____(μm) 翘曲量: _____(μm) 重量: _____(g) 材质: _____ 不可触碰范围: _____ 制程: _____
Cassette: ☐ 标准 ☐ 特殊: _____(mm) (标准Cassettes Pitch参考: 2-6寸:4.76mm, 8寸:6.35mm, 12寸:10mm)				
本体	Z轴行程	☐ 200mm ☐ 300mm ☐ 其他:		
	固定方式	☐ 顶部固定 ☐ 底部固定		
手臂	形式及臂长	形式: ☐ 单臂 ☐ 双臂		臂长: ☐ R100 ☐ R160 ☐ R210
	搬运距离			
		取放距离: _____(mm)		回转直径: _____(mm)
	末端类型	上臂 (R轴): ☐ 真空吸取式 ☐ 夹持式 ☐ 翻转型 下臂 (W轴): ☐ 真空吸取式 ☐ 夹持式 ☐ 翻转型		
环境	洁净度需求	☐ 无 ☐ Class1 ☐ Class10 ☐ Class100(标配) ☐ Class1000		
	温度	☐ 10℃-40℃ ☐ 其他 _____℃		
其它 (选配)	末端执行器	☐ 不需要 ☐ 需要 ☐ 其他 材质: _____ 抗静电: ≤_____(欧姆)		
	扫片传感器	☐ 不需要 ☐ 需要 ☐ 其他 (品牌: _____; 型号: _____)		
	示教器	☐ 不需要 ☐ 需要		

	I/O 通讯模组	☐ 不需要 ☐ 需要（注：即通过I/O方式控制）
	行走轴	☐ 不需要 ☐ 需要 行程 _____mm
使用过的Robot	品牌	
	型号	
其它功能/需求说明		
备注		