

管理番号

K50725

## 動作確認チェックシート

検査日	2023年 9月 1日	(機械の仕様・規格を記入する。)			
商品名	デベロッパ(現像装置)	電源電圧	3相 200V 40A	カセットステーション	2
型式	CSH8211D	周波数	50/60 Hz	ウェハ搬送ロボット	一式
メーカー名	東京応化工業	基板サイズ	8インチ	温調プレート	二式
機械Ser,No	CS069011	サーキュレーター	MCC-52W	現像ユニット	二式
装置本体寸法	W2000× D1600× H2200	クリーンユニット	MAC-II-101-21		

チェック項目	主な確認内容	チェック (○×)
1 外観	筐体・キャスター・継手・スイッチ等に著しいキズ・破損・動作不良はないか。	※1
2 起動動作	POWER ON時に異常(異音・異臭・漏電・暴走・アラーム表示等)はないか。	○
3 SW設定	SWの機能は正常か。	○
4 保管・出荷準備	水抜き・ビス締め・清掃・入庫元に関するシール等を取り除く。	○
5 確認シール	動作確認済シールを貼る	○

備考 (動作確認内容・不具合内容等) (機器の仕様・規格を満たす事を確認する。)

- ①外観確認 ※1 装置正面左下扉にヒビ、歪み有り (DC1 現像液タンク 扉)  
 ②ロボットデータ データ消失。各ポイントティーチング実施。  
 ③搬送確認 自動、手動ともに問題無し  
 ④吐出流量

吐出	設定	DC1	DC2	判定
現像液	400mL/in	400mL/in	400mL/in	OK
表面リンス	1.5L/min	1.5L/min	1.5L/min	OK
裏面リンス	0.25L/min	0.25L/min	0.25L/min	OK
裏面N2ブロー	20L/min	20L/min	20L/min	OK

判定基準：流量管理内で安定していること

⑤スピン回転数

設定	DC1	DC2	判定
500rpm	500rpm	500rpm	OK
1000rpm	1000rpm	1000rpm	OK
2000rpm	2000rpm	2000rpm	OK
3000rpm	3000rpm	3000rpm	OK

判定基準：設定回転数 ±1rpm以内

⑥自動運転

カセットステーション	レシピ	枚数	判定
CS1	01	2	OK

判定基準：自動運転中エラーなき事

厚膜用現像装置 動作確認時の写真



取扱説明書	有	予備部品	有	★動作確認動画あり
総合判定	装置的 (ハードおよびソフト) には特に問題なし。			

修理・改造履歴

年月日	修理・改造記録	作業者

File Maker入力

(備考欄コメント)

[責任者]

動作 (OK) 作業工数[ 60H ]  
 検査担当者[ 菊竹 ]  
 ユーザー名 [ ] 出荷日 年 月 日



ASK INDEX

## ■ レシピ1詳細

### <DCステップ詳細>

ステップ	ステップタイム	揺動回数	ストリーム	スプレー	スイング	リンス	乾燥	ブロー	回転数	加速
1	56.0	1	●							
2	44.5	1	●		●					
3	44.5	1	●		●					
4	44.5	1	●		●					
5	44.5	1	●		●					
6	44.5	1	●		●					
7	44.5	1	●		●					
8	10.0					●			600	1000
9	5.0					●			1000	500
10	8.0						●		3500	1000
11	0.5						●			1000
12										

### <DC詳細>

#### ■ イニシャル吐出 (ストリーム●)

ステップ	TIME	回転数	加速	液吐出	裏面 N 2
1	2.0	1500	1000	●	●
2	1.0	300	3000	●	●
3	13.0	30	60	●	●
4	5.0	0	10	●	●
5	2.0	0	1000	●	●
Total	23.0			5	5
単位	sec			回	回

#### ■ 通常吐出 (ストリーム●)

ステップ	TIME	回転数	加速	液吐出	裏面 N 2
1	1.0	300	300	●	●
2	12.0	30	200	●	●
3	2.0	0	1000	●	●
4	3.0	0	1000		●
5	0.5	0	1000		●
Total	18.5			3	5
単位	sec			回	回

#### ■ 揺動

ステップ	TIME	回転数	加速	逆転
1	20.0	0	3000	
2				
3				
4				
5				
Total	20.0			0
単位	sec			回

#### ■ その他

現像液温度	23℃
乾燥時裏面N2吹	
リンス時裏面N2吹	
揺動時排気吹	
揺動時裏面N2吹	

### <DCノズルスイング>

#### ■ 現像ノズルスイング

選択	条件
●	v=a
	v=b/x
	v=a-bx

#### ■ リンスノズルスイング

選択	条件
	v=a
	v=b/x
●	v=a-bx

#### ■ N2ブロースイング

選択	条件
	v=a
	v=b/x
●	v=a-bx

揺動幅		パラメータ	
+	0	a:	10
-	60	b:	10

揺動幅		パラメータ	
+	0	a:	5
-	90	b:	5

揺動幅		パラメータ	
+	0	a:	5
-	90	b:	5

■ 厚膜用現像装置 (CSH8221D) 搬送ロボットティーチングデータ

B(バツク) B=0(ｶｯﾄ1) B=1(ｶｯﾄ2)

2023/9/1

				Point	Next	B(バツク)	Arm1	Rot	Arm2	Z
CS1	上アーム	1枚目	下位置	26	0	0	3711	30800	0	4634
			上位置				3711	39800	0	4913
	下アーム		下位置	86		0	1	30800	3677	5766
			上位置				1	30800	3677	6046
	25枚目	上アーム	下位置	50	0	3713	30798	0	16878	
			上位置			3713	30798	0	17159	
		下アーム	下位置	110	0	0	30799	3678	17959	
			上位置			0	30799	3678	18254	
CS2	1枚目	上アーム	下位置	56	1	1	6913	938	0	4660
			上位置				3691	938	0	4940
		下アーム	下位置	116		1	0	939	3690	5765
			上位置				0	939	3690	6145
	25枚目	上アーム	下位置	80	1	1	3692	936	0	16876
			上位置				3692	936	0	17157
		下アーム	下位置	140	1	0	939	3691	17972	
			上位置			0	939	3691	18252	
CS1のﾍｯﾀﾞｰ位置				22	0	0	13998	2654	5086	
CS2のﾍｯﾀﾞｰ位置				23	0	0	17726	2511	5089	
TP1	上アーム		下位置	2	0	0	4469	15864	0	15661
			上位置				1	4469	15864	0
	下アーム		下位置	10		0	0	15861	4451	16811
			上位置				9	0	15861	4451
TP2	上アーム		下位置	6	0	0	4470	15865	0	4381
			上位置				5	4470	15865	0
	下アーム		下位置	14		0	0	15864	4451	5501
			上位置				13	0	15864	4451
DC1	上アーム		下位置	4	0	0	4466	23320	0	15807
			上位置				3	4465	23320	0
	下アーム		下位置	12		0	0	23320	4437	16941
			上位置				11	0	23322	4452
DC2	上アーム		下位置	8	0	0	4503	8386	0	15862
			上位置				7	4503	8387	0
	下アーム		下位置	16		0	0	8392	4489	16893
			上位置				15	0	8392	4489