

入口部ロボットハンドリング機構内蔵のスタンダードタイプ Standard type with a built-in robot handling mechanism at entrance.

## 主な特長

- 加熱方式はホットプレートと上部遠赤外ヒーターの併用。
  直接熱伝導により温度分布の均一化が図れます。
- 2. ローダー・アンローダーー体型設計。

お客様のマガジンカセットに合わせて設計を致します。

- 3. 炉内へのハンドリングは、3軸クリーンロボットを装備。 よって上流機とのインライン化が容易にできます。 またロボットなしのベルトコンベア搬送のローコストタイプ も製作可能です。
- 炉内搬送は、ウォーキングビーム(PAT.P)によるタクト送り。
  従来のコンベア炉と比較し装置をコンパクトにできます。
- 5. オプションにてフラックス用スピンコーターも内蔵できます。
- 6. オプションにてフラックス燃焼用バーンオフユニット(PAT.P) も装備できます。

ロボットなしのベルト搬送タイプ Belt transfer type without a robot

## Major features

- The heating system uses a hot plate and a far infrared heater for upper areas. Its direct heat conduction helps realize the uniform distribution of temperature.
- Design of an integrated loaderand unloader.We design the system to our customer's magazine cassette.
- 3. A three axis clean robot is equipped for handling in the furnace. Thus, inline consolidation with the upstream machine can be easily set. Besides, we are ready to manufacture a low cost type belt conveyor transfer unit without using a robot for transfer.
- 4. Transfer inside the furnace uses tact feeding with walking beams.
  (Pat. pending) The equipment can be made compact in comparison with conventional conveyor furnaces.
- **5.** Also, an optional flux spin coater can be equipped.
- 6. Furthermore, a burn-off unit (Pat. pending) for flux combustion can be equipped as optional.

## YAMATO WORKS CO.,LTD.