アクティブアライメント

アセンブリ&テストプラットフォーム



2Dおよび3Dコンポーネントのアライメントとポジショニングは、製品の性能を左右する重要な要素です。半自動または全自動のアクティブアライメントソリューションを使用して、カメラやLiDARモジュール、MEMSデバイス、LEDやレーザーベースのヘッドライト、その他のハイエンド製品を最高の精度で素早く組み立てることができます。Avernaは、お客様の製造要件に最適な自動化品質ソリューションをご提案します。

アクティブ・アライメント・アセンブリ・システム

詳細



エントリーレベルのアクティブ・アライメントシステムは 以下の用途に最適です:

- 同一装置で異なる種類のサンプルに対応
- プロトタイプ、パイロットプロジェクト フル生産の準備段階
- 少量 ~ 中量生産
- オプション機能の提供
- 手動から半自動のプロセス



御社の規模に合わせたアクティブ・アライメントシステムは 以下の用途に最適です:

- 同一装置で異なる種類のサンプルに対応
- パイロットプロジェクト、フル生産の準備段階
- 中量~大量生産
- 柔軟性と将来性を備えた拡張可能なモジュラー式治具
- 半自動から完全自動のプロセス



フル生産アクティブ・アライメントシステムは 以下の用途に最適です:

- 検証済みの製品
- パイロットプロジェクト、フル生産の準備段階
- 大量生産
- 柔軟性と将来性を備えたモジュラー式治具
- 半自動から完全自動のプロセス

	エントリーレベル アクティブ・アライメント・システム	御社の規模に合わせた アクティブ・アライメント・システム	フル生産 アクティブ・アライメント・システム
アライメント自由度		最大6自由度	
リニアアライメント分解能 X & Y (センサーピクセルの行と列に沿って)		0.2 μm	
組立品リニアアライメント精度 X&Y ¹⁾ (センサーピクセルの行と列に沿って)		< 4 µm @ Cpk 1.67	
リニアアライメント分解能Z (光軸方向)		0.1 μm	
組立品のリニアアライメント 精度Z ¹⁾ (光軸方向)		< 1 µm @ Срк 1.67	
ピッチ / ヨーアライメント分解能 (X & Y周りの回転)		0.6 arcsec	
組み立てられた製品のピッチ / ヨー方向のアライメント 精度 ¹) (XとYの周りの回転)		< ±0.05° @ Cpk 1.67	
ロールアライメント分解能 (Z周りの回転)		1.2 arcsec	
組立製品のロールアライメント 精度 ¹⁾ (Z軸まわりの回転)		< ±0.05° @ Cpk 1.67	
製品の視野 1)		チャート: ≤75° FOV コリメーター: ≤180° FOV	
製品の有効焦点距離 ²⁾		1 - 12mm	
製品のインターフェース 2)	MIPI, GMSL, FPD L	ink, APIX, BroadR Reach, HDMI, USB, GigE,	FireWire, CamLink
製品寸法2)	セン	レンズ直径 ≤ 40mm サーボード / ハウジング ≤ 50 x 50 x 5	50mm
サイクルタイム / スループット (ユニット/時間) ³⁾	30 秒 / 120 UPH	シングルプロセス:15 秒 / 240 UPH 並列処理の場合:<10 秒 / >360 UPH	10 秒 / 360 UPH
ローディング / アンローディング	オペレーターによる手動: 1サイクルに1製品	オペレーターによる手動: 1サイクルに1製品 ロボットによるトレイ、マガジン、 コンベアへの(からの) ローディング(オプション)	全自動: ロボットによるトレイ、マガジン、 コンベアへの(からの) ローディング(オプション)
プロセス に含まれるもの	ディスペンシング アクティブアライメント	ディスペンシング アクティブアライメント	ロボットハンドリング チップテスト ディスペンシング アクティブアライメント 統合クリーンルームISO5
オプションのプロセス	チップテスト MTF / スルーフォーカススキャン	ロボットハンドリング JEDEC トレイローディング コンベアローディング CO2/N2 クリーニング 大気圧プラズマ チップテスト MTF / スルーフォーカススキャン 統合クリーンルームISO5	JEDEC トレイローディング コンベアローディング CO2/N2 クリーニング 大気圧プラズマ MTF / スルーフォーカススキャン
外部データインターフェース		MES, OPC UA (TSN), TCP-IP, PLCコネクタ	

注記	エントリーレベル システム	御社の規模に合わせた システム	フル生産 システム
" 処理能力		製品設計と部品品質により異なる	
2 製品仕様	仕様変	更も可能。詳細はお問い合わせくが	ごさい。
³ サイクルタイム / スループット に対する制約	手動ローディング/アンローディング は含まない 消耗品の交換は含まない 合意された公差の範囲内の 部品が正しくセットされている こと センサー起動時間≤1秒 カメラフレームレート≥30 fps. スキャン範囲≤500µm. 最大2スキャン UV硬化≤2秒	手動ローディング/アンローディングは並列プロセス(<15秒)として含む自動ローディングは標準仕様として含む消耗品の交換は含まない合意された公差の範囲内の部品が正しくセットされていることセンサー起動時間≤1秒カメラフレームレート≥30 fps.スキャン範囲≤300μm.最大2スキャン	自動ローディングは標準仕様として含む 消耗品の交換は含まない合意された公差の範囲内の部品が正しくセットされていることセンサー起動時間≤1秒カメラフレームレート≥30 fps.スキャン範囲≤300μm.最大2スキャンUV硬化≤2秒

オプションプロセス	詳細
ロボットハンドリング	ロボットによる部品のハンドリング、ローディング&アンローディング ローディング / アンローディングプロセスのオペレータによるばらつきを排除 熱硬化前、UV 硬化部材を制御された滑らかな動きで搬送(該当する場合) アプリケーションにより異なる:スカラまたは6軸ロボット オプション:様々な製品に対応するクイックエクスチェンジグリッパー
(JEDEC)トレイローディング	部品の搬出入用トレイまたはトレイマガジン トレイIDを自動スキャンし、トレーサビリティを実現 カスタムトレイ、JEDECフォーマットトレイに対応
コンベアローディング	高度に自動化されたクリーンルーム施設において、装置への部品の連続的な搬送を行う トレーサビリティのためのコンベアトレイ / キャリアの自動スキャン SMEMAハンドシェイクまたはPLC通信により、上流 / 下流ラインのフロー制御
大気圧プラズマ処理	ダウンストリーム接着工程のための表面洗浄と活性化 CDAによる処理と冷却 オプションでCO2+プラズマの1工程化も可能
CO2 クリーニング	多用途で強力な表面洗浄が可能 粘着残りなし、乾燥不要 剥離テープの粘着剤除去が可能 オプションでCO2+プラズマの1工程化も可能
N2 / CDA クリーニング	N2/CDAブローオフによる大粒子除去 オプション:イオン化ノズル
チップセット	センサーチップの機能テスト: 通信テスト(起動、読み込み、書き込み、画像読み出し) ホット/コールド/スタックピクセル 不良クラスタ コンタミネーション(単一画素より大きいもの) OETF ダークシグナルテスト オプション:カラーレスポンステスト
MTF/スルーフォーカススキャン 測定	組み立てたカメラユニットの焦点位置とアライメントパラメータ(6自由度)を決定することが可能 プロセスの即時フィードバックが可能 開発・試作段階でのプロセス検証(硬化、熱サイクル、振動試験など)に利用可能
クリーンルーム一体型システム ISO5	クリーンエアシステムを機械に組み込んで内気循環させることで機械内部の空気質を向上 外部環境の空気に左右されない 統合されたCO2/N2/CDAクリーニングと組み合わせることで マシンをクリーンルームの外やより厳しくないクリーンルーム環境に置くことができ、 重要な組立工程の設備投資とランニングコストを減少させることが可能

テストプラットフォーム

詳細



スタンドアローンテストシステムは

以下の用途に最適です:

- 単体モジュール
- オプション機能の提供
- マニュアル~半自動化されたプロセス



御社の規模に合わせたシステムは 以下の用途に最適です:

- 柔軟なモジュール選択 • オプション機能を提供
- 半自動~全自動までのプロセス



フル生産テストシステムは

以下の用途に最適です:

- 完全なテスト機能を求める場合
- 大量生産
- 半自動~全自動までの自動プロセス

	スタンドアローン テストシステム	Grow-as-you-go テストシステム	フル生産 テストシステム
製品インターフェース1)	MIPI, GMSL, FPD Link, APIX	K, BroadR Reach, HDMI, USB, G	igE, FireWire, CamLinkなど
製品寸法 1)	センサ	レンズ径 ≤ 40mm ーボード/ハウジング≤ 50 x 50 x !	50mm
サイクルタイム/スループット (ユニット/時間) ²⁾	実施テストにより異なる: 20 - 60 秒 / 180 - 60 UPH	実施テストと輸送システムに より異なる: <10 - 60 秒 / >360 - 60 UPH	実施テストと輸送システムに より異なる: ≥10 秒 / ≤360 UPH
ローディング/アンローディング	オペレータによる手動: 1製品/サイクル	オペレータによる手動: 1製品/サイクル ロボットによるトレイ、マガジン、 コンベアへの(からの) ローディング(オプション)	全自動: ロボットによるトレイ、マガジン、 コンベアへの(からの) ローディング
テスト能力	スタンドアロン型テストセル 1台/テストプロセス	1台のマシンで複数のテスト プロセスを実行可	1台のマシンで複数のテスト プロセスを実行可
オプション	HEPAフィルター クリーンルーム使用時の空気 抽出	ロボットローディング トレイローディング コンベアローディング HEPAフィルター クリーンルーム使用時の 空気抽出	トレイローディング コンベアローディング HEPAフィルター クリーンルーム使用時の 空気抽出
内部輸送システムオプション	該当なし	リニア軸: シリアルプロセス 最長サイクルタイム ダイヤル列 短いサイクルタイム 拡張性にコツ 短いサイクルタイム 拡張性にコン 変がサイクルア がガリルのルのですがですが、 がリカルのですが、 がいチャイズ1 のでするが、 がリカルのですが、 がいまれていますが、 がいまれていますが、 のでするが、 のでするが、 がいまれていますが、 のでするが、 のではないればればればればればればればればればればればればればればればればればればれば	ダイヤルテーブル: 並列処理 短いサイクルタイム 拡張性は少ない ローラーコンベア: 並列処理 短いサイクルタイム 拡張性に富む ダイレクトドライブトラック 並列処理 最短サイクルタイム 最も柔軟性が高い バッチサイズ1 適応型マシンに対応
外部データインターフェース	MES	, OPC UA (TSN), TCP-IP, PLC コネ	ネクタ

注記	エントリーレベルテスト システム	Grow-as-you-go テスト	フル生産 テストシステム
1) 製品仕様	仕様変	更も可能。詳細はお問い合わせくが	ださい。 -
2) サイクルタイム/スループット に対する制約条件	手動ローディング/アンローディング は含まない は含まない 消耗品の交換は含まない 合意された公差の範囲内の 部品が正しくセット されていること センサー起動時間 ≤ 1秒 カメラフレームレート ≥ 25 fps. スキャン範囲 ≤ 500μm	手動ローディング/アンローディング は並列プロセス (< 15秒) として含む 自動ローディングは 標準仕様として含む 消耗品の交換は含まない 合意された公差の範囲内の 部品が正しくセット されていること センサー起動時間 ≤ 1秒 カメラフレームレート ≥ 25 fps.	自動ローディングは 標準仕様として含む 消耗品の交換は含まない 合意された公差の範囲内の 部品が正しくセット されていること センサー起動時間 ≤ 1秒 カメラフレームレート ≥ 25 fps.

テストプロセス	概要
チップテスト&スペクトル測定	センサーチップの機能テスト 通信テスト(起動、読み込み、書き込み、画像読み込み) ホット / コールド / スタックピクセル 不良クラスタ OETF 色彩反応テスト ユニフォミティ試験 ダーク信号テスト
MTF/スルーフォーカススキャン 測定	組み立てられたカメラユニットの歪みパラメータの決定が可能 カメラの外部 / 内部パラメータの決定が可能 開発・試作段階でのプロセス検証(硬化、熱サイクル、振動試験など)に使用可能
カメラパラメータ・歪み測定	組み立てられたカメラユニットの歪みパラメータの決定が可能 カメラの外部 / 内部パラメータの決定が可能 開発・試作段階でのプロセス検証 (硬化、熱サイクル、振動試験など) に使用可能
特殊測定・カスタムモジュール	上記のテストプロセスでカバーされていない特定のテスト要件については、当社にお問い合わせくだ さい
オプションプロセス	詳細
ロボットハンドリング	詳細 ロボットによる部品のハンドリング、ローディング&アンローディング ローディング / アンローディングプロセスからオペレータごとのばらつきを排除 熱硬化の前にUV硬化したパーツを制御されたスムーズな動きで搬送(該当する場合) アプリケーションにより異なる:SCARAまたは6軸ロボット オプション様々な製品に対応するクイックエクスチェンジグリッパー
	ロボットによる部品のハンドリング、ローディング&アンローディング ローディング / アンローディングプロセスからオペレータごとのばらつきを排除 熱硬化の前にUV硬化したパーツを制御されたスムーズな動きで搬送(該当する場合) アプリケーションにより異なる:SCARAまたは6軸ロボット
ロボットハンドリング	ロボットによる部品のハンドリング、ローディング&アンローディング ローディング / アンローディングプロセスからオペレータごとのばらつきを排除 熱硬化の前にUV硬化したパーツを制御されたスムーズな動きで搬送(該当する場合) アプリケーションにより異なる:SCARAまたは6軸ロボット オプション 様々な製品に対応するクイックエクスチェンジグリッパー 単品トレイまたはトレイマガジンによる部品の入出庫が可能 トレーサビリティのためのトレーIDの自動スキャン
ロボットハンドリング トレイローディング	ロボットによる部品のハンドリング、ローディング&アンローディング ローディング / アンローディングプロセスからオペレータごとのばらつきを排除 熱硬化の前にUV硬化したパーツを制御されたスムーズな動きで搬送(該当する場合) アプリケーションにより異なる: SCARAまたは6軸ロボット オプション 様々な製品に対応するクイックエクスチェンジグリッパー 単品トレイまたはトレイマガジンによる部品の入出庫が可能 トレーサビリティのためのトレーIDの自動スキャン カスタムトレイ、JEDECフォーマットトレイに対応 高度に自動化されたクリーンルーム施設において、装置への部品の連続的な搬送を行う トレーサビリティのためのコンベアトレイ / キャリアの自動スキャン





