

[作者投稿系统](#)[编辑办公系统](#)[编委审阅系统](#)[专家审稿系统](#)[在线投稿注意事项](#)[投稿须知](#)[返回起始页>>](#)[全文检索](#)  
 

### 焊头机构运动建模与仿真技术的研究

作者：袁清珂，刘大慧，曾德东，颜旭晖

关键词：键合机; 产品开发; 焊头机构; 运动学; 半导体设备制造; 虚拟样机

#### 摘要

为了开发高速高精度焊头机构，确保全自动LED键合机的整机性能，在完成运动方案和结构参数设计后，研究了运用Pro/Engineer运动仿真模块Mechanism/Pro对整个焊头机构进行运动建模的技术与方法，包括机构模型创建、驱动控制等，进行了机构运动仿真；并对仿真结果进行了分析，验证了所设计的焊头机构的可行性和合理性。成功地将设计出的焊头机构应用到整机设备开发，满足了整机功能和性能的要求。该设备已投入实际生产运行。

请点击下载（右键另存为）或浏览：UESTC20090238.pdf