

반도체 웨이퍼용 스크라이빙 머신의 파라미터 결정

차영엽*(원광대 기계공학부), 최범식**(원광대 대학원 기계공학부)

The Parameter Determination of Scribing Machine for Semiconductor Wafer

Y. Y. Cha(Mech. Eng. Dept., WKU), B. S. Choi(Mech. Eng. Dept., HKU)

ABSTRACT

The general dicing process cuts a semiconductor wafer to lengthwise and crosswise direction by using a rotating circular diamond blade. But inferior goods are made under the influence of several parameters in dicing process such as blade, wafer, cutting water and cutting conditions. Moreover we can not applicable this dicing method to GaN wafer, because the GaN wafer is harder than the other wafer such as SiO₂, GaAs, GaAsP, and AlGaAs. In order to overcome this problem, development of a new dicing process and determination of dicing parameters are necessary. This paper describes determination of several parameters - scribing depth, scribing force, scriber inclined angle, scribing speed, and factor for scriber replacement - for a new dicing machine using scriber.

Key Words : Scribing machine(스크라이빙 머신), Wafer dicing(웨이퍼다이싱), Semiconductor wafer(반도체웨이퍼)

1. 서론

반도체 웨이퍼의 다이싱(Dicing) 공정은 패터닝(Patterning)된 한 웨이퍼에서 다수의 칩(Chip)들을 절단해서 개개의 칩으로 분리해내는 것을 말한다[1]. 이와 같은 웨이퍼의 다이싱 공정은 다이아몬드 입자가 박힌 얇은 회전 블레이드(Blade)를 웨이퍼에 이송하여 절단하는 방법[2-6], 레이저를 이용한 절단 방법[7-9]이 반도체 웨이퍼 다이싱 기술로 가장 일반화되어 있다. 그 외에도 거의 사용되지는 않지만 Photo-lithography[10]나 Plasma etching[11] 방법이 있다. 또한 최근에 개발된 방법으로 고정된 스크라이버에 웨이퍼를 이송시켜 스크라이빙하고 브레이킹하는 방법이 있다[12].

아직 국내에서는 스크라이버를 이용한 다이싱 기술은 물론하고, 다이아몬드 입자가 박힌 얇은 회전 블레이드(Blade)를 웨이퍼에 이송하여 절단하는 일반적인 반도체 칩 다이싱 시스템조차 개발되어 있지 않아 전량 수입에 의존하고 있다. 또한 다이싱에 관련된 수입 장비도 대부분 회전 블레이드를 이용한 다이싱 방식이므로 수출, 정밀도 그리고 가공속도가 떨어지고 가공 유연성이 부족한 실정이다. 또한, 회

전 블레이드를 이용한 다이싱은 GaN와 같은 경도가 큰 웨이퍼의 다이싱이 불가능하고 칩 발생에 따른 정밀도와 환경오염 등의 문제점으로 인해서 차세대 기술인 스크라이버 다이싱 기술로 대체 될 것으로 보인다. 본 실험실에서 개발한 스크라이버를 이용한 다이싱 기술[12]은 현재 미국과 일본에서만 최근에 개발된 상태이고, 아직 성능 면에서 수정할 부분이 많은 것으로 알려져 있다. 따라서, 보다 더 좋은 성능의 스크라이버 다이싱 시스템을 개발하고 최적 파라미터를 선정할 수 있다면, 아직 이 기술이 일반화되지 않았으므로 국내 수요는 물론, 수출효과를 창출할 수 있을 것이다.

본 연구는 고정된 나이프(Knife), 즉 스크라이버(Scriber)에 웨이퍼를 정밀 이송시켜 각 칩을 만들어 내는 새로운 개념의 반도체 웨이퍼용 스크라이빙 머신 제작에 따른, 스크라이빙에서 결정되어야 하는 최적의 파라미터를 얻는 것이 목적이다. 스크라이빙 머신에서 결정되어야 하는 파라미터에는 스크라이빙 깊이, 스크라이빙 속도, 스크라이버의 기울어진 각도, 스크라이버 하중, 스크라이버의 교체시기 판단 인자 등 많은 것들이 있다.

2. 스크라이빙 머신

본 실험실에서는 새로운 개념의 웨이퍼 다이싱을 위한 스크라이빙 머신을 최근에 개발하였다[12]. 스크라이빙 머신에서 요구되는 최소한의 기능을 포함하고 요구되는 축 수를 최적화하기 위해서, 웨이퍼를 장착한 척 테이블의 XY-방향 이동과 θ -방향 회전이 필요하고, 스크라이버의 Z-방향 이동이 필요하다. 각각의 이동 기구의 중복과 간섭 그리고 행정을 고려하여 배치하면 축의 수를 늘이지 않고 최적의 스크라이빙 장비 구성이 가능하다. 이에 따른 스크라이빙 머신의 최적 구성을 위하여 그림 1에서 보는 것처럼 4축으로 구성하였다. 아래에는 3축으로 구성된 XY θ -테이블에 척(Chuck) 테이블을 장착하고, 그 위에 웨이퍼를 진공으로 고정하도록 하였다. 그리고 웨이퍼의 스크라이빙 위치를 카메라로 인식한 후, 나머지 1축인 Z축 방향으로 이동하는 다이아몬드 스크라이버를 이용하여 XY θ -테이블과 함께 가로·세로 방향으로 스크라이빙하도록 하였다. 그림 2는 이와 같은 구성으로 제작된 스크라이빙 머신을 보여주고 있다.

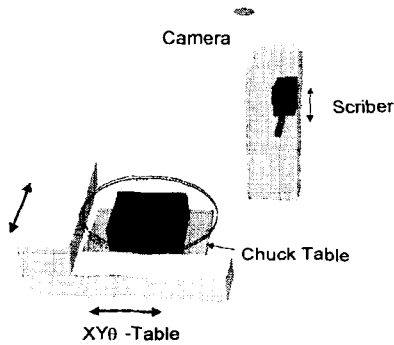


Fig. 1 Layout of scribing machine

이 스크라이빙 머신의 사양은 다음과 같다. 먼저 웨이퍼의 스크라이빙을 위한 수평이송과 칩 간격만큼의 이동을 위한 X와 Y-테이블의 이동범위는 각각 150mm이고, 각 축의 분해능은 1 μ m이다. 그리고 스크라이빙을 위한 Y축 이송속도는 1 ~ 400mm/sec 까지 조절이 가능하다. 또한 웨이퍼와 스크라이버의 정렬을 위한 θ -테이블의 회전각도는 $\pm 180^\circ$ 이고, 분해능은 0.001 $^\circ$ 이다. 스크라이버의 상하 이송을 위한 Z-테이블의 이동범위는 100mm이고, 분해능은 1 μ m이다. 웨이퍼의 정렬과 외곽인식을 위한 CCD 카메라의 FOV(Field of View)는 1mm \times 1mm가 되도록 광학계를 제작 사용하였다. 그리고 스크라이버가 웨이퍼에 가하는 하중을 20g, 50g, 그리고 70g으로 변경할 수 있도록 스크라이버 고정부를 별도로 만들어

서 사용하였고, 스크라이버가 지면과 이루는 각도를 0 ~ 90 $^\circ$ 까지 가변할 수 있도록 하였다. 또한 스크라이버 자중에 의한 Suspension system으로 LM Guide를 부착하여 스크라이빙 시 충격을 흡수할 수 있도록 설계하였다. 그림 3은 이러한 스크라이버 고정부를 보여주고 있다.

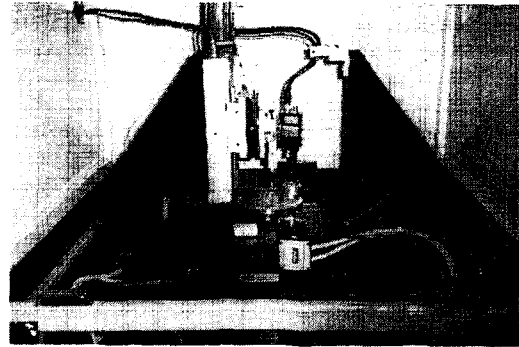


Fig. 2 Photograph of developed scribing machine

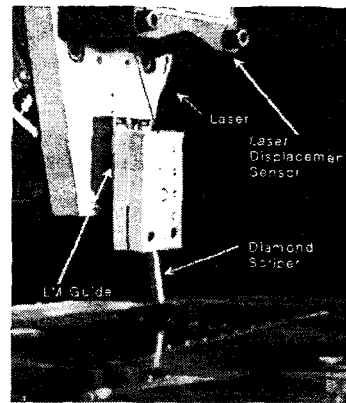


Fig. 3 Scriber part

이와 같은 장비로 스크라이빙 할 수 있는 웨이퍼는 회전 블레이드를 사용하는 기존의 다이싱 머신에서 절단할 수 없는 GaN 소재의 웨이퍼뿐만 아니라, GaAs, GaAsP, AlGaAs 등의 웨이퍼도 스크라이빙이 가능하다. 그리고 본 장비로 스크라이빙이 가능한 웨이퍼의 최대직경은 127mm(5in) 이고, 스크라이빙 할 수 있는 칩은 최소 0.10mm \times 0.10mm이다. 이러한 사양들은 현재 사용되는 IC 칩과 LED에서 사용되는 가장 작은 크기의 칩을 기준으로 결정하였기 때문에 범용 웨이퍼 절삭 시스템의 사양으로도 충분하다.

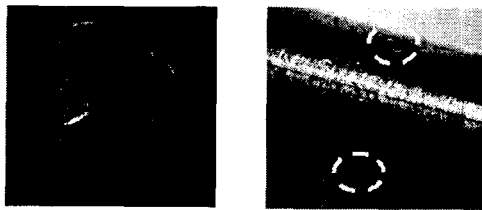
전체 시스템의 신호 흐름을 살펴보면, Host PC에서는 각 축에 장착된 4개의 모터를 구동하고, 카메라로부터 입력된 영상 데이터를 처리하여 스크라이빙

작업을 자동으로 수행하도록 한다. 여기서 각 축에 장착된 모터는 모터 드라이버와 컨트롤러에 의해서 제어되고, 그 결과로 변화된 웨이퍼의 위치 등은 카메라에 의해서 영상 모니터에 나타나며, 이를 영상 처리 한 후, 그 데이터를 활용하여 Host PC에서 작업 명령을 모터 컨트롤러에 지시하여 모터를 구동시킴으로써 연속된 스크라이빙 작업을 자동으로 수행하게 한다.

3. 스크라이빙 파라미터 결정 실험

스크라이빙 머신에서 결정되어야 하는 파라미터에는 스크라이빙 깊이, 스크라이빙 속도, 스크라이버의 지면과 기울어진 각도, 스크라이빙 하중, 그리고 스크라이버의 교체주기 판단 인자 등 많은 것들이 있다. 본 실험에서는 GaN 웨이퍼를 사용하였고, 스크라이빙 깊이를 $2\mu\text{m}$, $6\mu\text{m}$, $12\mu\text{m}$ 로 하였으며, 스크라이빙 속도는 100mm/s , 200mm/s , 400mm/sec 로 하였고, 스크라이버의 지면과 기울어진 각도를 60° , 70° , 80° 로 하였으며, 스크라이빙 하중을 20g , 50g , 70g 에서 각각 실험하였다. 이에 따른 스크라이빙 양 불량 판단은 전자 현미경을 통한 스크라이빙 표면의 칩핑발생 유무로 결정하였다.

스크라이빙 머신에서 사용되는 스크라이버에는 몇 가지 종류가 있다. 그림 4는 본 실험에서 사용된 다이아몬드 스크라이버의 팁과 몸통부분을 보여주고 있다. 그림 4(a)에서 보면, 다이몬드 팁에는 120° 마다 인선이 있어서 이를 웨이퍼의 스크라이빙 위치에 정확히 일치하도록 한다. 그림 4(b)의 스크라이버 몸통에는 120° 마다 점 표시가 있고, 여기서 180° 회전 한 부분에 팁의 인선과 일치하도록 되어있다.



(a) Tip (b) stem
Fig. 4 Photograph of diamond scriber

위 조건에 대한 모든 경우의 조합에 대하여 실험하였고, 지면상 여기서는 특징적인 몇 가지만 언급하도록 한다. 그림 5는 스크라이빙 하중을 20g , 스크라이버 경사각도를 70° , 스크라이빙 속도를 200mm/s , 그리고 스크라이빙 깊이를 $6\mu\text{m}$ 로 한 경우에 레이저 거리센서로 측정된 스크라이버 고정부와 상대거리의 상대거리를 보여주고 있다. 초기에 상대거리가

순간적으로 작아지는 것은 스크라이빙을 시작할 때, 즉 스크라이버와 웨이퍼가 충돌할 때의 영향에 따른 것이다. 그림 6은 GaN 웨이퍼의 스크라이빙 전(a), 각 칩의 크기(b), 스크라이빙 후(c), 그리고 브레이킹 후(d)의 확대사진을 보여주고 있다. 그림 6(a)에서 보는 것처럼 GaN 웨이퍼는 투명이고, 그림 6(b)처럼 칩 1개의 크기는 가로 0.2mm , 세로 0.2mm 이다. 본 실험에서의 스크라이빙 속도는 200mm/sec , 스크라이버 각도는 70° , 그리고 스크라이버에 가해지는 하중은 40g 으로 하였다. 그림 6(c)는 그림 6(a)의 GaN 웨이퍼를 가로와 세로방향으로 스크라이빙한 결과를 보여주고 있다. 여기서 스크라이빙 폭은 약 $5\mu\text{m}$ 로 일정하였고, 스크라이빙은 성공적으로 수행되었다. 그림 6(d)는 스크라이빙된 GaN 웨이퍼에서 각각의 LED 소자를 브레이킹 한 후의 사진을 보여주고 있다. 이렇게 스크라이빙과 브레이킹된 LED 소자를 이용하여 1cd 급의 청색 LED 제품을 제작할 수 있었다.

결과적으로 이와 같은 스크라이빙 머신은 회전 다이아몬드 블레이드를 이용한 기존의 다이싱 방법으로는 불가능한 GaN 웨이퍼를 다이싱할 수 있을 뿐만 아니라, 내부 크랙과 진동의 영향이 거의 없었으며, 이송속도도 17mm/sec 에서 200mm/sec 로 최소 10배 이상 크게 할 수 있어 생산성을 향상시킬 수 있었다. 또한 GaAs 웨이퍼는 스크라이빙 하중을 20g , 스크라이버 경사각도를 70° , 스크라이빙 속도를 200mm/s , 그리고 스크라이빙 깊이를 $2 - 6\mu\text{m}$ 한 경우에 좋은 스크라이빙 결과를 얻을 수 있었고, GaN 웨이퍼의 경우에는 다른 파라미터는 GaAs 웨이퍼의 것과 같고, 스크라이빙 깊이가 $4 - 6\mu\text{m}$, 스크라이빙 하중이 $40 - 50\text{g}$ 에서 좋은 결과를 얻을 수 있었는데, 이는 후자의 경도가 전자의 경우보다 높기 때문인 것으로 추정된다.

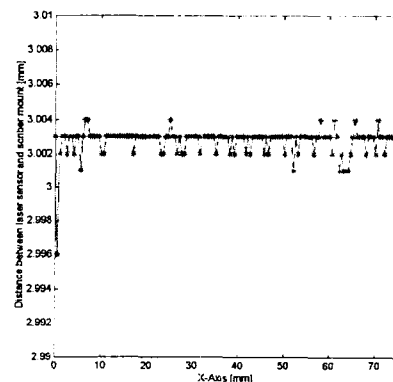


Fig. 5 Distance between laser sensor and scriber mount during scribing

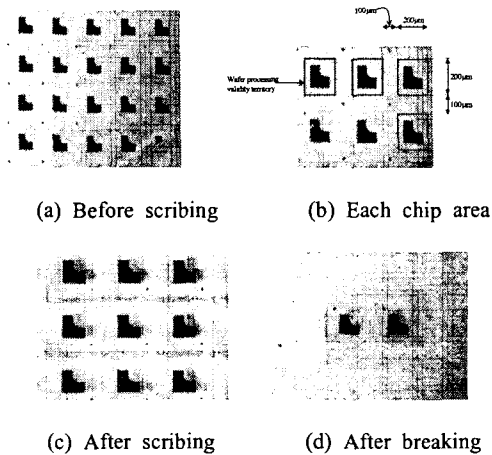


Fig. 6 Photograph of scribing process of GaN wafer

4. 결론

본 연구는 고정된 나이프(Knife), 즉 스크라이버(Scriber)에 웨이퍼를 정밀 이송시켜 각 칩을 만들어 내는 새로운 개념의 반도체 웨이퍼용 스크라이빙 머신 제작에 따른, GaN 소재의 웨이퍼 스크라이빙에서 필요한 최적의 파라미터 - 스크라이빙 깊이, 스크라이빙 속도, 스크라이버의 기울어진 각도, 스크라이버 하중 - 를 결정하는 것이 목적이다. 결과적으로 GaN 웨이퍼는 스크라이빙 하중을 40 - 50g, 스크라이버 경사각도를 70°, 스크라이빙 속도를 200mm/s, 그리고 스크라이빙 깊이를 4 - 6µm한 경우에 좋은 스크라이빙 결과를 얻을 수 있었다.

참고문헌

- [1] Oklobdzija, V. G., Barnes, E. R., "On implementing addition in VLSI technology", IBM T. J. Watson Research Center, 1988.
- [2] Assembly Technology, "Dicing saw cuts wafers easily, accurately", Machine Design, Vol. 66, No. 13, 1994.
- [3] 고경용, 차영엽, 최범식, "신호처리를 이용한 웨이퍼의 다이싱 상태 모니터링", 한국정밀공학회지, 제17권, 제5호, pp. 70-75, 2000.
- [4] 고경용, 차영엽, 최범식, "역전파 알고리즘을 이용한 웨이퍼의 다이싱 상태 모니터링", 제어 자동화 시스템공학회지, 제6권, 제6호, pp. 486-491, 2000.
- [5] Hassui, A., Diniz, A. E., et al., "Experimental evaluation on grinding wheel wear through vibration

and acoustic emission", Wear, Vol. 217, pp. 7-14, 1998.

- [6] Subramanian, K., Ramanath, S., and Tricard, M., "Mechanism of material removal in the presson production grinding of ceramics", Journal of Manufacturing science and Engineering, Vol. 119, pp. 509-519, 1997.
- [7] Avagliano, S., Bianco, N., Manca, O., Naso, V., "Combined thermal and optical analysis of laser back-scribing for amorphous-silicon photovoltaic cells processing", International Journal of Heat & Mass Transfer, Vol. 42, No. 4, pp. 645-656, 1999.
- [8] Collier, I. T., Gibbs, M. R. J., Seddon, N., "Laser ablation and mechanical scribing in the amorphous alloys VAC 6030 and METGLAS 2605 SC", Journal of Magnetism & Magnetic Materials, Vol. 111, No. 3, pp. 260-272, 1992.
- [9] Wenham, S. R., Chan, B. O., Honsberg, C. B., "Green MA. Beneficial and constraining effects of laser scribing in buried-contact solar cells", Journal of Progress in Photovoltaics : Research & Applications, Vol. 5, No. 2, pp. 131-137, 1997.
- [10] Wang, A., Zhao, J., and Green, M. A., "24% Efficient Silicon Solar Cells", Appl. Phys. Lett., Vol. 57, No. 602, 1990.
- [11] Chong, C., Davies, K., et al., "Plasma Grooved Buried Contact Silicon Solar Cells", Appl. Phys. Lett., Vol. 69, No. 4135, 1991.
- [12] 차영엽, 고경용, "GaN 웨이퍼의 다이싱을 위한 스크라이빙 머신의 개발", 제어 자동화 시스템공학 논문지, 제8권, 제5호, pp. 419-424, 2002.