

半导体器件参数測試自动化

[苏联] I.O.C. 卡尔普 主编

蔡連超 程文霖 譯



国防工业出版社

内 容 简 介

本书对几种半导体器件参数的自动測試方法和自動測試設備进行了比較詳細的描述。描述的設備其中包括中功率脉冲晶体管的自动分类机和可容納100000只晶体管的小功率晶体管寿命試驗台。此外，书中还討論了隧道二极管直流参数、小功率晶体管极限振蕩頻率和高压整流二极管击穿电压的自动測試方法等。

本书可供从事半导体器件測試工作和生产半导体器件測試設備的技术人員閱讀，也适于高等学校和中等专业学校有关专业的师生参考。

АВТОМАТИЗАЦИЯ ИЗМЕРЕНИЙ
ПАРАМЕТРОВ ПОЛУПРОВОДНИКОВЫХ
ПРИБОРОВ
〔苏联〕 Ю. С. Карп 主編
ИЗДАТЕЛЬСТВО АКАДЕМИИ НАУК
ЛАТВИЙСКОЙ ССР

半導體器件參數測試自動化

蔡連超 程文霖 譯

國防工業出版社出版

北京市书刊出版业营业許可证出字第074号

新华书店北京发行所发行 各地新华书店經售

国防工业出版社印刷厂印裝

787×1092 1/32 印張 5 1/4 112 千字

1966年5月第一版 1966年5月第一次印刷 印数：0,001—4,750册

统一书号：15034·1130 定价：（科六）0.65元

譯 者 序

現代無線電元件的生產，從整個工藝過程到最後的成品分類，都在向自動化的方向發展。晶体管的自動分選設備，作為晶体管自動生產線中的組成設備之一，或者作為獨立的測試設備，在國外已經使用得相當普遍。測試速度、工作範圍和測試準確度等性能方面也在不斷改進。但是，關於這方面的技術文獻，目前能夠見之於中外刊物上的還很少，而且其中大多數只介紹技術特性，對於工作原理則沒有講解或講解不多，往往實際參考價值不大。像本書這樣，比較系統地專門介紹幾種晶体管參數自動測試方法的書，則更不多見。

本書是蘇聯拉脫維亞科學院電子學與計算技術研究所的論文集“自動化與計算技術”。全書共包括 15 篇文章。第一至第六篇專講中等功率脈衝晶体管的自動分類方法。其中第一篇相當於緒論，從單位置系統和多位置系統的特點出發，分析了設備的基本問題。以後各篇則分別敘述了容性參數、反向電流漂移及時間特性的測量方法。第八至第十三篇描述了小功率晶体管的壽命試驗台。該試驗台可同時容納 100000 只晶体管作壽命試驗，並可對晶体管的參數 I_{k_0} 、 β 及 $1 - \alpha$ 進行自動測試。測量是採用脈衝計數法，因此準確度較高。文中對測量原理敘述得頗為清晰，並附有詳細的電路原理圖。

其餘三篇討論了隧道二極管直流參數及小功率晶体管極限振蕩頻率的測量方法，以及高壓整流二極管反向擊穿電壓的自動測定方法。這些方法都可很容易地用於自動測量線中。

隨著我國半導體器件生產的不斷發展，對於測試設備自動化的要求日益迫切，因此譯出本書，希望對於正在從事這項工作的工程技術人員有所幫助。

1965.11

目 录

中功率脉冲晶体管自动分类机	5
晶体管集电极电容 C_K 和集电极-基极迴路時間常数 $r_6 C_K$	
的高稳定性晶体管化测量电路	16
半导体結反向电流漂移的測量	26
晶体管脉冲状态放大系数 $B_{\text{ИМП}}$ 的 自动測量	38
脉冲晶体管時間特性的測量	51
中功率脉冲晶体管寿命試驗自动参数測量仪	60
隧道二极管直流参数的直接測量方法	71
小功率 p-n-p 晶体管寿命試驗 台	89
小功率 p-n-p 晶体管寿命試驗台的供电系 統	95
晶体管連接到自动参数測量部件的轉換器	106
小功率 p-n-p 晶体管 I_{K_0} 的自动測量	114
小功率 p-n-p 晶体管 β 参数的自动測量	126
小功率 p-n-p 晶体管 $1-\alpha$ 参数的自动測量	132
小功率晶体管极限振蕩頻率分类仪	145
高压整流二极管击穿电压的自动测定	149

半导体器件参数測試自动化

[苏联] I.O.C. 卡尔普 主编

蔡連超 程文霖 譯



国防工业出版社

内 容 简 介

本书对几种半导体器件参数的自动測試方法和自動測試設備进行了比較詳細的描述。描述的設備其中包括中功率脉冲晶体管的自动分类机和可容納100000只晶体管的小功率晶体管寿命試驗台。此外，书中还討論了隧道二极管直流参数、小功率晶体管极限振蕩頻率和高压整流二极管击穿电压的自动測試方法等。

本书可供从事半导体器件測試工作和生产半导体器件測試設備的技术人員閱讀，也适于高等学校和中等专业学校有关专业的师生参考。

АВТОМАТИЗАЦИЯ ИЗМЕРЕНИЙ
ПАРАМЕТРОВ ПОЛУПРОВОДНИКОВЫХ
ПРИБОРОВ
〔苏联〕 Ю. С. Карп 主編
ИЗДАТЕЛЬСТВО АКАДЕМИИ НАУК
ЛАТВИЙСКОЙ ССР

半導體器件參數測試自動化

蔡連超 程文霖 譯

國防工業出版社出版

北京市书刊出版业营业許可证出字第074号

新华书店北京发行所发行 各地新华书店經售

国防工业出版社印刷厂印裝

787×1092 1/32 印張 5 1/4 112 千字

1966年5月第一版 1966年5月第一次印刷 印数：0,001—4,750册

统一书号：15034·1130 定价：（科六）0.65元

譯 者 序

現代無線電元件的生產，從整個工藝過程到最後的成品分類，都在向自動化的方向發展。晶体管的自動分選設備，作為晶体管自動生產線中的組成設備之一，或者作為獨立的測試設備，在國外已經使用得相當普遍。測試速度、工作範圍和測試準確度等性能方面也在不斷改進。但是，關於這方面的技術文獻，目前能夠見之於中外刊物上的還很少，而且其中大多數只介紹技術特性，對於工作原理則沒有講解或講解不多，往往實際參考價值不大。像本書這樣，比較系統地專門介紹幾種晶体管參數自動測試方法的書，則更不多見。

本書是蘇聯拉脫維亞科學院電子學與計算技術研究所的論文集“自動化與計算技術”。全書共包括 15 篇文章。第一至第六篇專講中等功率脈衝晶体管的自動分類方法。其中第一篇相當於緒論，從單位置系統和多位置系統的特點出發，分析了設備的基本問題。以後各篇則分別敘述了容性參數、反向電流漂移及時間特性的測量方法。第八至第十三篇描述了小功率晶体管的壽命試驗台。該試驗台可同時容納 100000 只晶体管作壽命試驗，並可對晶体管的參數 I_{r_0} 、 β 及 $1 - \alpha$ 進行自動測試。測量是採用脈衝計數法，因此準確度較高。文中對測量原理敘述得頗為清晰，並附有詳細的電路原理圖。

其餘三篇討論了隧道二極管直流參數及小功率晶体管極限振蕩頻率的測量方法，以及高壓整流二極管反向擊穿電壓的自動測定方法。這些方法都可很容易地用於自動測量線中。

隨著我國半導體器件生產的不斷發展，對於測試設備自動化的要求日益迫切，因此譯出本書，希望對於正在從事這項工作的工程技術人員有所幫助。

1965.11

目 录

中功率脉冲晶体管自动分类机	5
晶体管集电极电容 C_K 和集电极-基极迴路時間常数 $r_6 C_K$	
的高稳定性晶体管化测量电路	16
半导体結反向电流漂移的測量	26
晶体管脉冲状态放大系数 $B_{\text{ИМП}}$ 的 自动測量	38
脉冲晶体管時間特性的測量	51
中功率脉冲晶体管寿命試驗自动参数測量仪	60
隧道二极管直流参数的直接測量方法	71
小功率 p-n-p 晶体管寿命試驗 台	89
小功率 p-n-p 晶体管寿命試驗台的供电系 統	95
晶体管連接到自动参数測量部件的轉換器	106
小功率 p-n-p 晶体管 I_{K_0} 的自动測量	114
小功率 p-n-p 晶体管 β 参数的自动測量	126
小功率 p-n-p 晶体管 $1-\alpha$ 参数的自动測量	132
小功率晶体管极限振蕩頻率分类仪	145
高压整流二极管击穿电压的自动测定	149

中功率脉冲晶体管自动分类机

IO. C. 卡尔普

本文叙述了晶体管自动分类机的研制方法，并对中等功率脉冲晶体管的測試装置进行了描述。全部測試单元均系由半导体器件装配成的。

生产率——500个/小时。

現代工业正在大量地生产半导体器件。借助試驗台对半导体器件进行檢驗和分类，需要花費巨大的劳动力，測試地段占很大面积，而測試的結果未必有足够的客觀性。本研究的目的，是根据技术要求所給定的全部参数来研制晶体管自动分类的方法和裝置。由于晶体管的型号极多，且不同型号的参数又各不相同，因而决定研究典型的測試方法、測試原理及測試电路的基本单元，以使能够在不同的組合下用来解决生产上的具体問題。这个方法在机床制造业中被命名为“組合設計法”。下面对一組晶体管——中等功率脉冲晶体管的自动分类問題提出了具体的解决办法。这样的選擇能够广泛地包括各方面的問題，并对所提出的課題求得最簡易的解答。

設計中的第一个問題，是选择測試系統——多位系統或者单位系統。多位系統是在每个測試位置上，同时測試被測参数中的一个参数。并将被測管順序地移动到下一个位置上去；单位系統是将一个被測管依次接入各个不同的測試电路。

我們从生产率、可靠性和复杂性，以及成本、制造和調試期限上考虑，对每一个系統的优缺点作了分析。

因为測試時間較短，所以多位裝置的生產率取決于被測晶体管的上料和向測試位置輸送的可能速度。晶体管以手工上料时，一个循环的周期可能約為 5 秒，因为晶体管的軟引綫送入收料裝置需要經過矯正和定位。

測試過程可能達到的速度受到測試和邏輯電路輸出端的執行裝置（電磁繼電器和電磁鐵）的起動速度的限制。一般說來，這個時間為 20~100 毫秒。因此，如果每個位置上的取樣次數為 1 的話，在手工上料時測試過程只占一個循環週期的 2%。此外，確定最後分類的存貯器的容量應包括與晶体管測試位置數相等的通路數及與分類數相等的存貯量的組合數。此時，每個通路中的分類數必須等於測試位置數，即通路數。因此，如果按“合格-不不合格”原理來分類，而取樣次數等於被測參數數量及其分類數，則測試位置數，亦即存貯器的通路數應為：

$$n = a_1 + a_2 + \dots + a_k = px,$$

式中 a_k ——第 k 個參數的取樣次數；

p ——參數數量；

x ——平均取樣次數；

n ——存貯器的通路數。

存貯單元的數量相應地為：

$$K = n^2 c,$$

式中 K ——存貯單元數；

c ——分類數。

如果考慮到被測參數平均為 10~12 個，所需的取樣次數平均為 2，分類數為 4 到 6~7，則存貯單元的數量將很龐大，達到 2~3 千個。對於一些在回答“不不合格”時就表明晶体

管已經完全是廢品，因而應該停止进行測試的那些項目，減除存貯器的通路，可以使解决办法简化。在这种情况下，可使存貯器的容量縮減到 100~200 个单元，但此时系統因在其他組合中存貯容量不足而可能失去通用性。除上述外，必須考慮到測試位置多会使晶体管的連接和移动机构复杂化。这就使设备的成本提高和可靠性降低。

測量时间可通过把同一种測試工序中的全部測試或几种同一类型測試中的全部測試，放在一个測試位置上同时进行而得到充分地利用。全部測試种类可分为 5~6 种，所以设备也只需 5 或 6 个測試位置。这种方法使部件間的轉換有所复杂，可是由于傳动机构简化、測試部件数量減少和存貯系統简化，却大大地縮小了设备的总体积。存貯单元的数量可縮減到 15~20 个，測試部件的線路复杂程度相对地讲則增加很少，因为可以多次地利用同一个測試部件：振蕩器、比較線路、指示器、电源等。此时，在一个位置上測試所需的时间相应地增加到 0.5~1 秒。

运送時間可能約為 0.3~0.5 秒，因此一个循环周期的总時間可为 1~1.5 秒。由此可見，多位測試線路只是在具有机械化上料（速度为 1~1.5 个/秒）时才是合理的。

当采用单位測試系統时，如果各測試線路的測試速度与前者相同（50~100 毫秒），轉換时间也大致与此相同，且被測参数的数量也一样多，则全部測試时间为 4~5 秒。在这种情况下，傳动系統是最简单的，存貯单元被減少到 1 个，同时，重复运用同一种測試部件和电源的可能性更大了。

應該着重提出，通过运用比較快速的执行装置和轉換裝置，使单位系統的測試速度提高数倍，在原則上是不会有太

大困难的。測試总时间可能达到 0.5~1 秒，因而完全可以滿足当前工业上所提出的要求。

当前，以 5 个/秒的測試速度，用于中功率晶体管中是十分滿意的，因此，采用具有一般的电磁式执行装置和轉換裝置的单位測試線路是合适的。

研制和使用这样的設備，能够积累必要的經驗，掌握自動測試的新的原理和方法，以便将来制造更快速的設備。

如上述指出，在多位測試系統中，将被測值相近的工序分組并入到一个通用的測試部件中去是合理的。而在单位系統中，划分这种組別同样也是合理的，同时还要研究出典型的測試方法，以便不仅在一个測試組內，而要在几个測試組內重复地运用同一种部件。如果这种情况未必能够实现，则可以适当地使用最簡易的变换器，例如，可以把全部測試過程中的輸出信号变为相同的“标准”輸出信号。

对于中功率脉冲晶体管來說，将被測参数分为下列几組是合理的：

1. 高頻参数和容性参数 (B_f ; C_K 和 $\tau_{r'6c_K}$)。
2. 晶体管結的反向电流和起始电 流 (I_{KO} , I_{SO} , I_{KII})。
3. 脉冲参数：
 - a . 稳定放大电压 ($U_{a \leq 1}$);
 - b . 脉冲状态放大系数 (B_{max});
 - c . 时间特性和饱和电压 (τ_n , τ_p 和 U_{mac})。

这些組中的每一組的測試器可制成完全独立的单元，这些单元既适用于多位測試裝置，也可以作为每一測試組的单独的分类器。

高頻参数分类器在 Г.Г. 哈魯林的著作⁽¹⁾中有所描述。

在Ю. С. 卡尔普和B. A. 彼里別柯的著作^[2]中给出結的反向电流及其漂移的分类方法。可是, 反向电流漂移的测量, 工艺上需要保持一段时间(达40~60秒), 以致在任何一个測試系統中都会使设备大大复杂起来。因此, 在一般分类設備中, 最好利用簡化的限制最大可能电压的《固定电流》法, 根据“合格-不合格”原理来檢驗这一参数的絕對值(图1)。

晶体管的脉冲状态放大系数

$B_{\text{ИМП}}$ 的 测量和分类, 在Ю. С. 卡尔普和Д. Н. 李弗希茨^[3]及A. H. 普罗霍罗夫的著作^[4] 中作了描述。

无示波器測試脉冲参数的方法是特別值得注意的。

在文献^[5]中描述了按时间特性和饱和电压对晶体管进行分类的方法。根据《稳定放大电压》 $U_{\alpha \leq 1}$, 也即根据集电极电源极限允许电压(此时 $\alpha < 1$)对晶体管的測試和分类, 要根据图2所示的方框图进行。

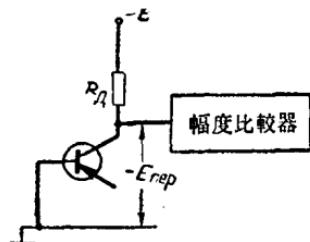


图1 利用《固定电流》法的測量線路图。 $E \gg E_{\text{nep}}$,

$$I = \frac{E - E_{\text{nep}}}{R_d} = \text{const.}$$

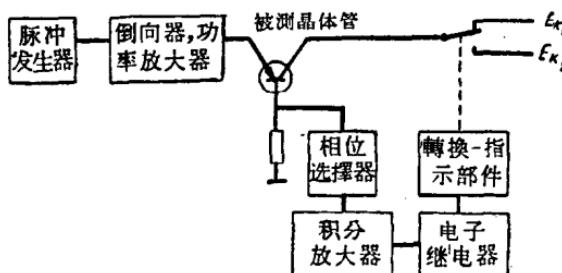


图2 $U_{\alpha \leq 1}$ 分类器方框图

脉冲状态下的放大稳定性是将晶体管接成共基极线路，根据基极电流脉冲的相位进行检验的。当 $\alpha > 1$ 时，基极电流脉冲的相位与发射极输入脉冲反相（成 180° ），而当 $\alpha = 1$ 时（开始出现不稳定）基极没有脉冲，由此，可以确定工作的不稳定性。

这个测试工序自动化的主要技术上的复杂性，是在于信号幅度极小，而发射结电容的存在，使电容 C_{9-6} 和电阻 R_6 上由于输入脉冲被微分而产生两种极性的尖峰。采用相位选择器和积分放大器可以比较容易地解决这一课题。

脉冲发生器和电子继电器是标准的，它们与上面提到的著作^[3, 6]中所描述的相似。为了变换激励脉冲的相位，采用了一种共发射极接法的晶体管倒相器，如图 4 所示。继电器部分在集电极电源给定的一系列电压下，能保证对稳定放大进行连续地测试。在该集电极电压下所获得的《合格》信号，就作为下一个测试的指令。相位选择器和脉冲放大器是这一单元中最特殊的部分。选择的复杂性在于脉冲幅度可能极小，因为

$$U_{\text{HMMI} 6} = I_6 R_6 = \frac{I_K}{B_{\text{HMMI}}} R_6 = \frac{I_9 R_6}{B_{\text{HMMI}}}.$$

当 E_K 的值接近于临界值时， B_{HMMI} 值开始急剧地增加（见图 3），并在临界点逼近于无限大 ($\alpha = 1$)。因为良好的晶体管在正常的工作状态下， B_{HMMI} 值应该小于 200，所以 B_{HMMI} 值成 10 倍的增加，就明显地证明晶体管已经过渡到了不稳定的工作状态。稳定

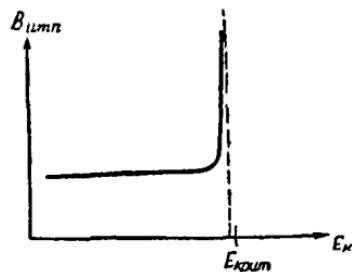


图 3 B_{HMMI} 与 E_K 的典型关系曲线

性的測量應該在 $B_{\text{имп}}$ 值最大的电流状态下进行。这一数值在中功率晶体管內約为 0.3~0.5 安培。基极电阻应选择得足够小，以便当流过大的基极电流脉冲时，在电阻上不至于产生大的压降，因为这能使測試結果失真。通常，这个电阻值在晶体管的技术数据中規定，約为 50~100 欧。

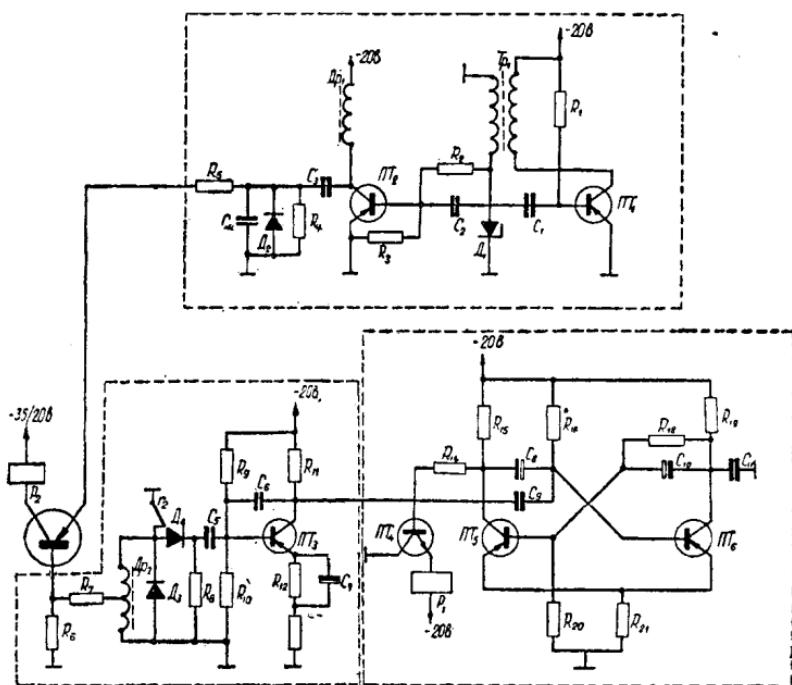


图 4 $U_{a \leq 1}$ 分类器線路图

此时，最小脉冲应規定为：

$$U_{\text{имп} \text{ min}} = \frac{I_a R_6}{B_{\text{имп} \text{ max}}} = \frac{0.3 \times 100}{2000} \approx 15 \times 10^{-3} \text{ 伏。}$$

这类脉冲相位的鉴别，一方面，是簡便的，在相位翻轉 180° 时只需区分出 “+” 或 “-”；而另一方面，在这样小

的幅度之下，二极管的特性是平方律的，因此在沒有前置放大器的情况下作出正确的鉴别是不可能的。在鉴别器前引入一个交流放大器是不需要的，因为这可能产生微分，而使讀数失真。由于有零点漂移，使用直流放大器同样也不需要，而且还会造成誤差。要把信号幅度放大到 70~100 毫伏，最简单的方法是用脉冲自耦变压器。为了消除产生微分的可能性，使用了二极管来分隔和限制反向脉冲的振幅，如图 4 中的 A_3 , A_4 , R_7 所示。

这样，在上面所指出的文献和关于測試 U_a 的叙述中，对測試設備的所有主要部件已作了討論。根据上述可以看出，这些主要部件既适用于独立的工作，也能用于多位系統的工作。在单位測試線路中，大部分的部件是能够統一起来的。 B_{IMPI} 值和時間特性的单位置分类器，即在文献[3]和[5]中所描述的由几个部件联接构成的分类器，可作为一个实例。該装置的方框图及原理图如图 5 和图 6 所示。在这里，全部所需要的

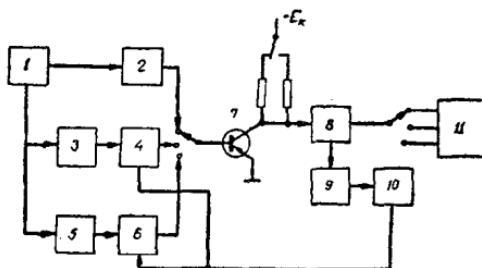
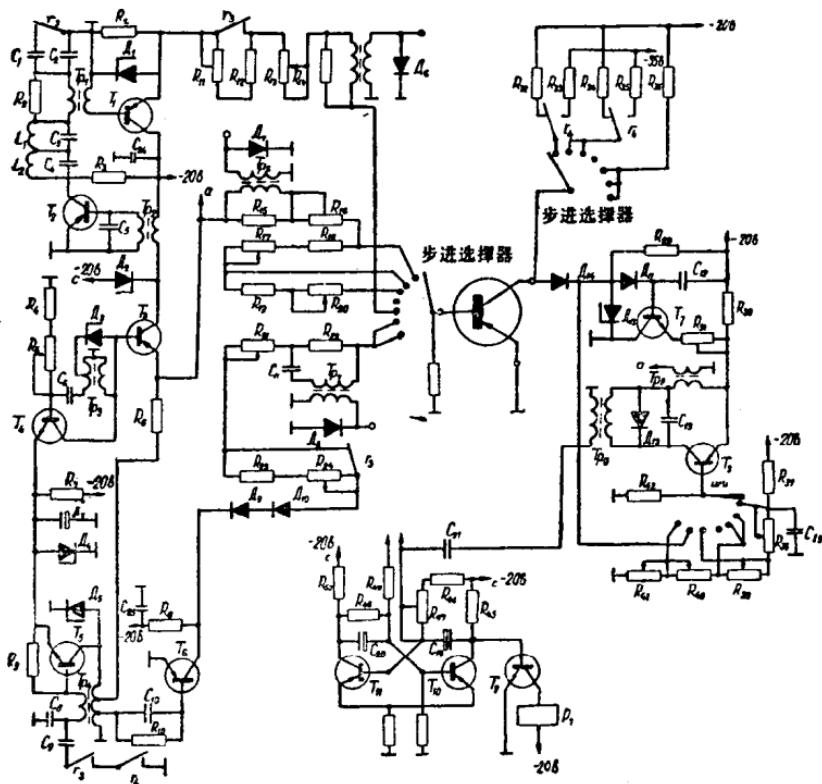


图 5 B_{IMPI} 和時間特性分类器方框图

- 1—主控脉冲发生器；2—确定 B_{IMPI} 类别的脉冲分流器；
 3—測試 τ_H 的試驗脉冲形成器；4—脉冲 分流 器；5—測
 試 τ_H 的形成試驗脉冲的間歇振蕩器；6—分流器；7—被
 試晶体管；8—比較电路；9—电子继电器；10—轉換—指
 示部分；11—基准电压源。

图 6 B_{NMII} 和 τ 分类器原理图

轉換由一个步进制选择器和三个继电器来保証。从所示的線路中可看出， B_{NMII} 的类别是靠連續取样和選擇被試晶体管输出脉冲幅度的方法来测定的。 B_{NMII} 测試的結束是借助一个時間选择系統自动定出的，也即在給定的間隔時間內如无《合格》信号，则会轉为下个参数的測試。此时，可根据 B_{NMII} 类別所規定的各規范进行檢驗。这种轉換由《存貯机构》(继电器 P_3 的触点) 来实现。在这种情况下，可規定下列界限：