

איך מתחמಡדים עם רכיבי BGA בעלי Pitch 0.5mm ומטה?

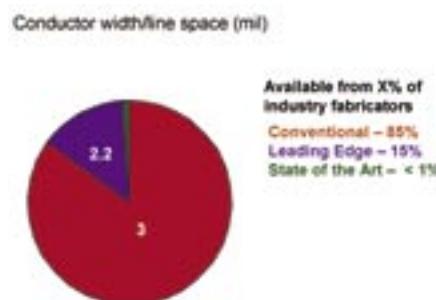
הכינסה לשוק של רכיבים בעלי Pitch של 0.5mm ומטה הינה קפיצה מדרגה מבחינת רמת הצפיפות הנוצרת על פני הרכבים החשמלי

מרחק בין מרכז (Pitch) הפניים של רכיב BGA טיפוסי הוא 1 או 1.27 מ"מ, לעומת זאת אנו נאלצים להתחמಡ עם רכיבים בעלי Pitch 0.5 מ"מ ומטה. מהלך זה משפייע על יצורי המנגלים ובתי הרכיבות בעות ובעור נא אחת. הראשונים צריכים צרכי התאמודד עם שחרור של מוליכים ברוחב צר ביותר, יצירת נקודות מגע נאותות לבדיקת ה-PCB ותזה ליבי ייצור חדישים. האחرون ניצבים מול אתגרים לא קלים גם כן, השמה מדוקית יותר במכונות ה-SMT (Alignment), חילוץ והשמה של הרכיב במכוון ה-REWORK וכן זיהוי ובדיקה איות הלחמה.

נדרש תכנון חכם

עורכי המעגלים לא יכולים להישאר מאחור וחיברים לפתח שיטות שאפשרו ניתוב נסן וניתול כל הפניים ברכיב תוך התחשבות במוגבלות הייצור. במרקחה זה, הדרכן חשובה לא פחות מהתוכזאה. החור כמה היא לא רק להגעה לתוצאה מספקת אלא בעיקור להשקיע מחשבה איך להשיג את הפתרון האופטימאלי ביותר. המטרה היא לבצע תכנון עיליל וחכם אשר ימנע את הגדלת מרכיבות הרכיבים אשר <

ביצועים בפחות שיטה. אחד האנרגים הקידוניים בשירותם ברכיבים מרובי/ θ , הינו ניתוב כל היציאות/כניסות (הסיגנל המתה והאדמה) של הרכיב לברטיס ובה בעות הימנענות מעליה במרקיבות המעגל שתביא בסופה חתת עלויות. שיפור ביצועי המוצר מחייב הוספה ורכיבים מורכבים אשר מותחים את גבולות הקצה של יכולות ייצור והרכיבת המעגלים. הcinisa לשוק של רכיבים בעלי מתחם 0.5mm ומטה הינה קפיצה מדרגה מבחינת רמת הצפיפות הנוצרת על פני הרכבים החשמלי. מהנדס החומרה ועובד המעגלים נדרשים לחת את הדעת למගברות הטכנולוגיות הקיימות היום, ויחד עם זאת לאפשר תכנון חכם, עיליל וחסוני של רכיבים אלו ברכיבים האלקטרוניים.



איור 1 - יכולות טכנולוגיות של ייצור רוחב מוליך הקיים אצל יצורי PCB בעולם

של דבר ליקור הייצור. הצורך הגדל בתוכנת יישומי המוצר האלקטרוני ובו בעות במזעוורו, הובילו את יצורי הרכיבים למלחלק של הקטנות גוף הרכיבים. דרישת גודלה יותר על פני שיטה היא צפיפות זו מגיעה גם מכיוון יצורי המוצרים לצורכי ה צריכה (Consumer Products) אשר מנעים למזער את המוצר ולהציג יותר

> אורבל ניסן, 500, סירקיט

עשיות האלקטרוניקה הניצבת ביום בפני אתגרים רבים, בי-ניהם, הגדרת פונקציונליות המוצר האלקטרוני, שיפור זמן התגובה לשוק (Time-To-Market) והאפיות עלויות. שיפור ביצועי המוצר מחייב הוספה ורכיבים מורכבים אשר מותחים את גבולות הקצה של יכולות ייצור והרכיבת המעגלים. הcinisa לשוק של רכיבים בעלי מתחם 0.5mm ומטה הינה קפיצה מדרגה מבחינת רמת הצפיפות הנוצרת על פני הרכבים החשמלי. מהנדס החומרה ועובד המעגלים נדרשים לחת את הדעת למගברות הטכנולוגיות הקיימות היום, ויחד עם זאת לאפשר תכנון חכם, עיליל וחסוני של רכיבים אלו ברכיבים האלקטרוניים.

כמות הרכיבים במעגל מודפס בודד גדלה משמעותית בכל שנה בהתאם למספר הישומים החדשניים. הרכיבים היום מורכבים מאי-יעפים והשימוש ברכיבי/ θ גדל בשיעור של 30-70% בכל שנה. התוצאה היא צפיפות גודלה יותר על פני שיטה הקיימת הנדרשת. הרכיבים יוצרים את הרכיבים על ידי הורדת השיטה הפיזי של נקודות הייצאה/cinisa מהרכיב. אם עד כה

ההנדס/עורק המעגלים לחשוב על פתרון יצירתי כדי לאפשר פריסה (fan-out) של מוליכים מהרכיב למעגל המודפס. באורו 2 ניתן לראות כי השיטה שנשארא במרקם אלו לחיזוט הוא בסה"כ 4 מיל, לאחר תחימת נקודת המגע של הרכיב (ball) בטבעת ה-Soldermask.

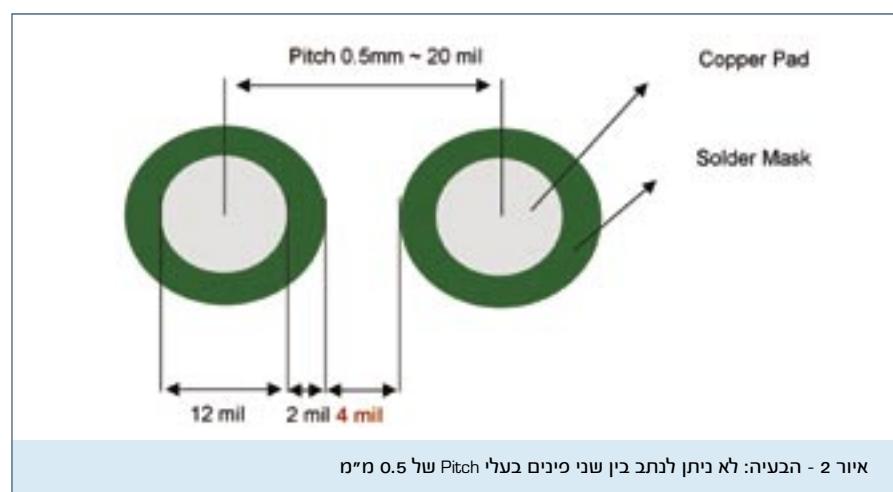
מרחוב זה (4 מיל) אמור להכיל את המרווח וכן מרוחוק נקי מינימאלי משני צדיו.

דרישה זו היא מעבר ליכולות ייצור ה-PCB. האחרונים מציגים היום (איור 1) יכולות ייצור רוחב מוליך של 3 מיל, 2.2 מיל ועד למינימום של 1.4 מיל, שנייתן למצוין אצל יצרי PCB בודדים. כאמור, אם נעבד בהתאם לטכנולוגיה הרווחת אם גודל ב-3 מיל רוחב מוליך, כדי להעיבר גודל בין שני פדים חדש לפחות 9 מיל מוליך (3 למוליך ו-3 למרחק מכל אחת מ-2 רוחבים). (3 למוליך ו-3 למרחק מכל אחת מ-2 קצחותיו).

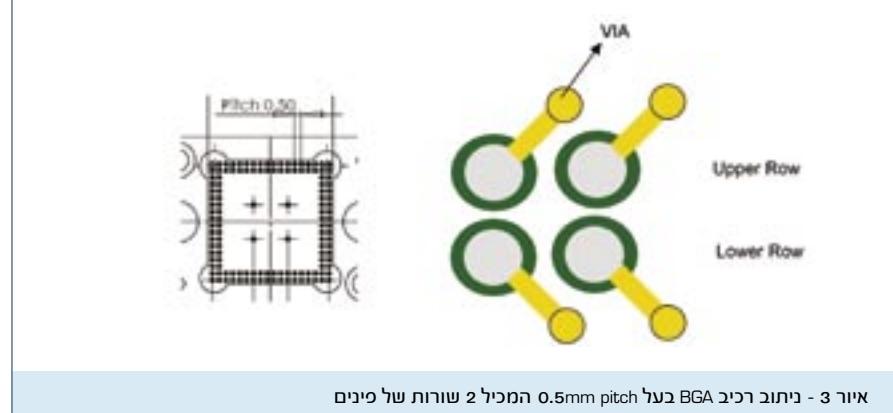
טכניקות ניתוב לביצוע פריסת מוליכים מיטבית מהרכיב חייבת להביא בחשבון מספר גורמים: מרחק בין מרכזי פינים (Pitch) (Pitch) (Pitch), מספר נקודות I/O, סוג VIA, מקום קבלי סינוון, רוחב מוליך וכמויות שכבות. מקום קבלי הסינוון הוא מונע גם כן מאוד קריטי. קבל הסינוון אמור להיות ממוקם במקומם הקרוב ביותר לפדר ה-BGA. אחרת, נוצרת השוואות גבואה ומיותרת במעגל.

כאשר עובדים עם מארזים צפופים, צריך לבצע תכנון מוקדם כדי לבחון כיצד ניתן יהיה לבצע יציאות אופטימליות של מוליכים מהפדים. כאשר מדובר על רכיב בעל 2 שורות של פינים, ניתן לפתור את הפריסה של המוליכים בקבוצות ע"י הגדרת נקודות מעבר (VIA) הצמודות לפינים. עבור השורה החיצונית נגדיר חורי מעבר מחוץ למארז ועבור שורת הפינים הפנימית מובלעת את השיטה בתוך המארז וננקם שם את חורי המעבר אשר יהיו עבורנו ונקודת יציאה (איור 3), חורי מעבר אלו יעוזרו לנו לבצע פריסת המוליכים מהרכיב דרך שכבות נוספות כך שלא נזדקק לניטוב בלחוקה הסופי.

בכרטיס אשור מכיל רכיב בעל 3 שורות של פינים ומעלה וכןן במרווח של 0.5 pitch קצת מ-7 מ"מ ומטה הדבר מסובך עוד יותר. הפתרון במרקם הקודם, בו השתמשנו בחורי מעבר לשותת היציאה מהרכיב, אינו אפשרי. חיבור השורות האמצעיות של הפינים לנקודות מעבר (VIA) מאלץ חיזוט בין הפינים, ניתוב זה אינו ישם, כי מדובר על רצעות רוחב של 4 מיל בלבד. בסביבות אלו, שומה עליינו להשתמש



איור 2 - הבעיה: לא ניתן לנתח בין שני פינים בעגל Pitch של 0.5 מ"מ



איור 3 - נתוח רכיב BGA בעגל pitch 0.5mm המכיל 2 שורות של פינים

< בסופה של דבר גורם להטייקות המגע שדרישות הייצור של הכרטיס תואמות גם את הטכנולוגיה הקיימת בשוקים אלו עד כמה שניתן. זמן התגובה לשוק (Time-To-Market) הוא קריטריון נוסף המשפע מדרישות תכנון מוגמת שאינה מחויבת המציאות. התנהחה היא שמעגלים בעלי דרישות ייצור ברמה המתקדמות ביותר לא נמצאים תדיר על שולחנו של הייצור מצליח בכל שייה. לכן, כיוון שההידוע והגיסון בתהליכי ייצור תכנון רוחב מוליך נמור ביותר מאלץ את הייצור הנבחר לעבד בקצב הטכנולוגיה כאשר רוב מוחלט של היצירות אינם יכולים לספק יколоות אלו. הישענות על ספק PCB בודדים אשר יכולים להציג יכולות טכניות לגוונות מתאימות, ובה בעות ועילית השער עבור יצרי PCB רבים ברכבי העולם שלא יכולים לעמוד בדרישות אלו, עלול לצמצם הצפיפות הגובהה שנוצרת בין נקודות ה-I/O של הרכבים האלקטרוניים החדיים, מהייה חכונו של פדים תואמים על פני ה-PCB. המרחק המצוומצם הנוצר בין הפלדים אינו מאפשר ניתוב של מושך מושך, לא נוכל לבצע זאת. עם פריחת אסטרטגיית של עלות או מיקום גיאוגרפי בין ייצורם לבין שורת האספקה. שוק ייצור ה-PCB במזרח, שתופס כ-59.7% מהיצור בעולם וגדל בקצב ממוצע של כ-15% בשנה (ע"פ הסקריה השנתית

אין מעבירים מוליך במרווח של 4 מיל?

הצפיפות הגובהה שנוצרת בין נקודות ה-I/O של הרכבים האלקטרוניים החדיים, מהייה חכונו של פדים תואמים על פני ה-PCB. המרחק המצוומצם הנוצר בין הפלדים אינו מאפשר ניתוב של מושך מושך, לא נוכל לבצע זאת. עם פריחת אסטרטגיית של עלות או מיקום גיאוגרפי בין ייצורם לבין שורת האספקה. שוק ייצור ה-PCB במזרח, שתופס כ-59.7% מהיצור בעולם וגדל בקצב ממוצע של כ-15% בשנה (ע"פ הסקריה השנתית

בלבד בתכנון חורי מעבר. שיטות שונות דורשות תהליכיים שונים. תהליכי ייצור נוספים מיקרים את מחיר הרכזטים. ככל שהשונות בין השיטות גוברת יותר כך עלות ה-PCB גוברת יותר.

ראוי לשים לב גם לעובי הכרטיס. כרטיס עבה מגדיל את היחס בין עובי הכרטיס לבין קוטר VIA (Aspect Ratio) ומשפיע על היצירות של המעגל. לעיתים נדרש להגדיל את קוטר VIA בהתאם כדי לשמר על יחס זה ואו הקשיים במיקום VIA במעגל גדל שבעתיים.

מה עושים עם ה-SOCKET?

השימוש בתושבת (Socket) לרכיבי BGA מוגדרת כטופס תונפה לאחרונה ומאפשר למהנדסים ליליהנות מוגמישות פונקציונאלית בשלבי הפיתוח. תושבות אלו לעתים גם כן מגיעות בתקורה של מערך פינים בשיעור 0.5mm pitch ומטעה. רכיבים אלו חשוב לבחון כבר בשלב בחירת התושבת את אופן ההשמה למוגל המודפס. אם טכנולוגיית ההשמה של רכיב זה על המוגל המודפס SMT איזו ניתוב הפינים יתבצע באופן זהה עקרוני לזו של רכיב SMT בעל אותו Pitch. (למעט שמרית איזור נקי מרכיבים גדול יותר מסביב לתו שבת עקב החום הגבוה) הבעה היא כאשר טכנולוגיית ההשמה של הרכיב היא U.T. (Through-Hole), כאמור, אופן חיבור התו שבת ל-PCB הוא בעזרת פינים אשר נדרש להחדירם לחורים המתאים בכרטיס החשמלי. חורים אלו הודרים את כל עובי ה-PCB לכל אורך השכבות, וכך שימוש Microvia במקורה זה לצורך ניתוב לא יעזור כי לכל חתך ה-PCB, קיימים חורים שהמרקח ביןיהם הוא 4 מיל (במקורה של ביגיניהם). תושבת U.T. מסווג זה אינה יכולה להכיל יותר משורה אחת של פינים, אחרת פשוט לא ניתן יהיה לניטב את יתר השורות הרכמיות (אינו 5).

לסייעו, הדור הבא של מארזי הרכיבים
הצפופים מציב בפני המהנדסים ועורכי
המעגלים אתגרי תכנון לא פשוטים. חשוב
לציין כי לרוב, הדרך להשגת הפתרון
חשובה יותר מהפתרון עצמו. תכנון נכון
הוא כזה שעומד בדרישות הפיתוח, ויחד
עם זאת מתחשב גם באילוצי הייצור וה-
הרכבה של הכרטיס. על המהנדסים ועורכי
המעגלים להכיר את מוגבלות הטכנולוגיה
ולחשוב על פעולות יצירתיות שיבטיחו
ביטחונם גבוהים למוצר יחיד עם השגת
עלות מינימלית לצרטיס ומינימום זמן
תגובה לשוק.

החוירים לשכבות הרלוונטיות מתבצע כך
שנשמר מרחק של 12 מיל בין 2 נקודות
סמכות אשר מאפשר מעבר של מוליך
בעובי 4 מיל בינויהם.

שיטת נוספת שמאפשרת גמישות בפרי-
צת המוליכים מהרכיב נקראת Blind-Via.
מדובר על חורי מעבר הממוקמים בתחום
השכבות. בטכנולוגיה זו ניתן להعبر
מוליך בין שכבות פנימיות נבחרות, כך
שהשיטה הנותרת מעלה ומחatta לחורי מעבר
אלו נשאר פנו' לטובה ניתוב ובכך ניתן
לחסוך בكمות השכבות.

כדי לחסוך בעלות הרכטייס יש להתנזר עד כמה שניתן שימוש בחורי ה-**MicroSIP**. לדוגמא את השורה החיצונית/ו槐 פ-**VIA**. יימית (אם ניתן) של הפינים בכל רכיב יש לחתב בעורות חורי מעבר וגילים אשר ימור קם מוחץ למארז/ או במרכזו ובכך לחסוך בעלות הייצור.

בנוסף עדייף להשתמש בשיטה אחת בלבד בתכנון חורי מעבר. שיטות שונות ורשות תהליכיים שונים. תהליכי ייצור ווספים מייקרים את מחיר הרכטייס. ככל שהשינויים בין השיטות גבוהה יותר כך עלות ה-**PCB** גבוהה יותר.

בנוסף עדייף להשחטש בשינויים אפס

< בטכנולוגיה חדשה יחסית שונקראט Via-In-Pad. טכנולוגיה זו קיימת כבר כ-5 שנים בשוק אך רק לאחרונה עם כניסה של הרכיבים הצפופים קיבלת משנה חשיבות. שימוש בתהיליך זה מאפשר לנו למקם חורי מעבר בתחום הפדים של המארז. חורי מעבר אלו, הנקראים גם בשם MicroVia, מותבאים בתהיליך יצור יקר המשלב קרן לייזר. המוליכים בשיטה זו, יעברו ישירות מהפדי דרך חור המעביר לשכבות אחרות ומשם לנקיודות הרציפות במעגל.

כיוון, כהוצאה מוגבלת טכנולוגית של יצורי ה-PCB ניתן לבצע קידוח ליעור זה דרך 3 שכבות מקסימום. מבון תhalbיך זה כרוכ בתוכסת עולות אך לעיתים הוא בלתי נמנע. במקורה בו אנו מבצעים פרישת מוליכים עבור רכיב המכיל 3 שורות ומעלה של יציאות/כניסות 0/1 בעלי pitch של 0.5mm, ותמכן את חורי המעבר כך שבין כל 2 נקודות יציאה בשכבה זהה יהיה מרוחק של 12 מיל. מרוחק זה מאפשר העברת של מוליך 4 מיל בין החורים ובזה בעת שמיירת אוזור נקי של 4 מיל בין המוליך לשני צדדין. באירור 4 ניתן לראות את תכנון חורי המעבר (VIA) המוצאים מהפדים, עירור שלוש השורות של פיזיון.קידומ

