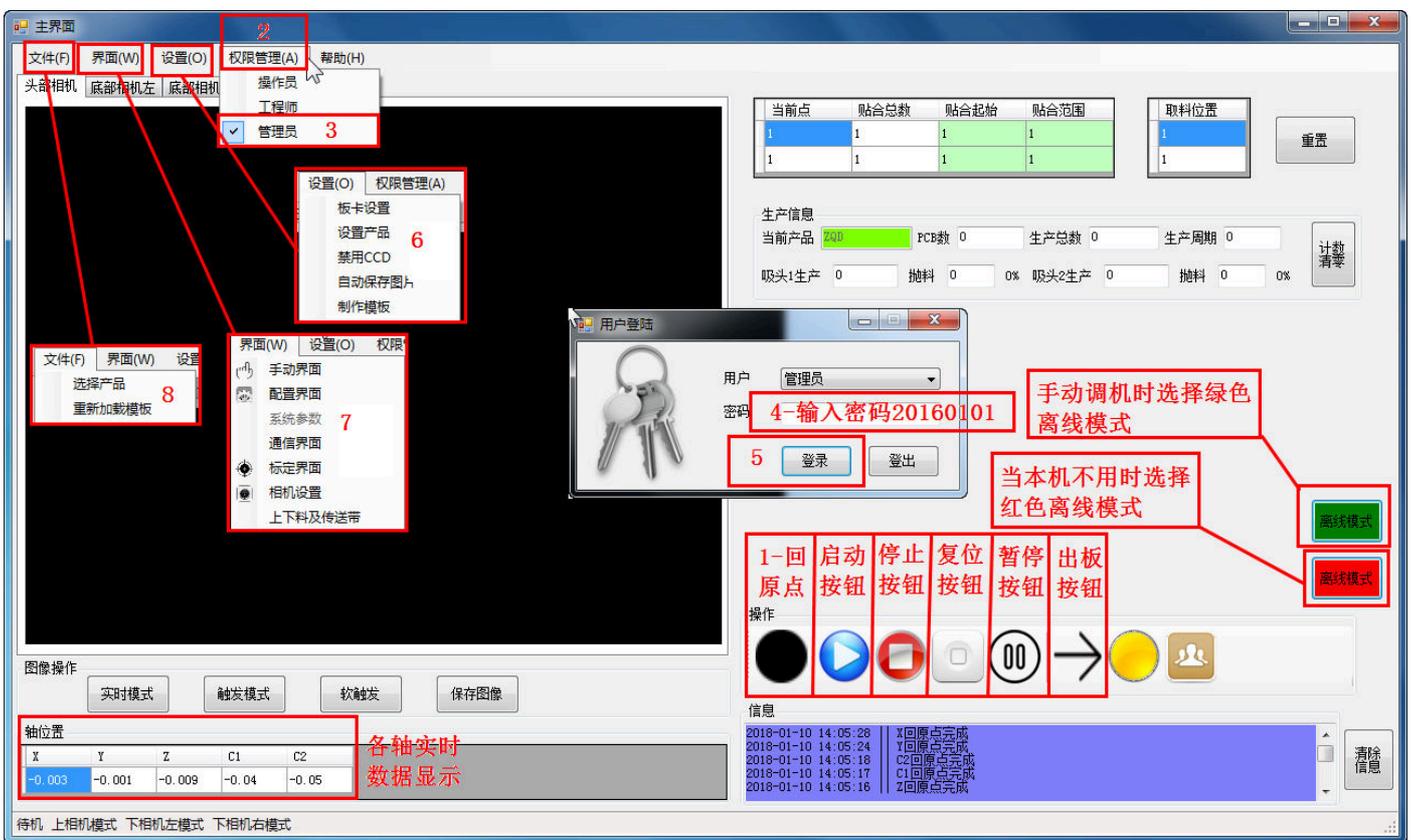


KS-275 操作说明书

主界面



电脑开机在桌面找到 **KS-275** 图标，双击打开程序**主界面**→选择**回原点**按钮，等待机器自动回到原点后→选择**权限管理**→**管理员**→弹出**用户登录**页面，输入密码 **20160101**→选择**登录**



注：当机器出现紧急情况按下**急停**按钮后，需要向选择**复位**按钮→再选择**回原点**。

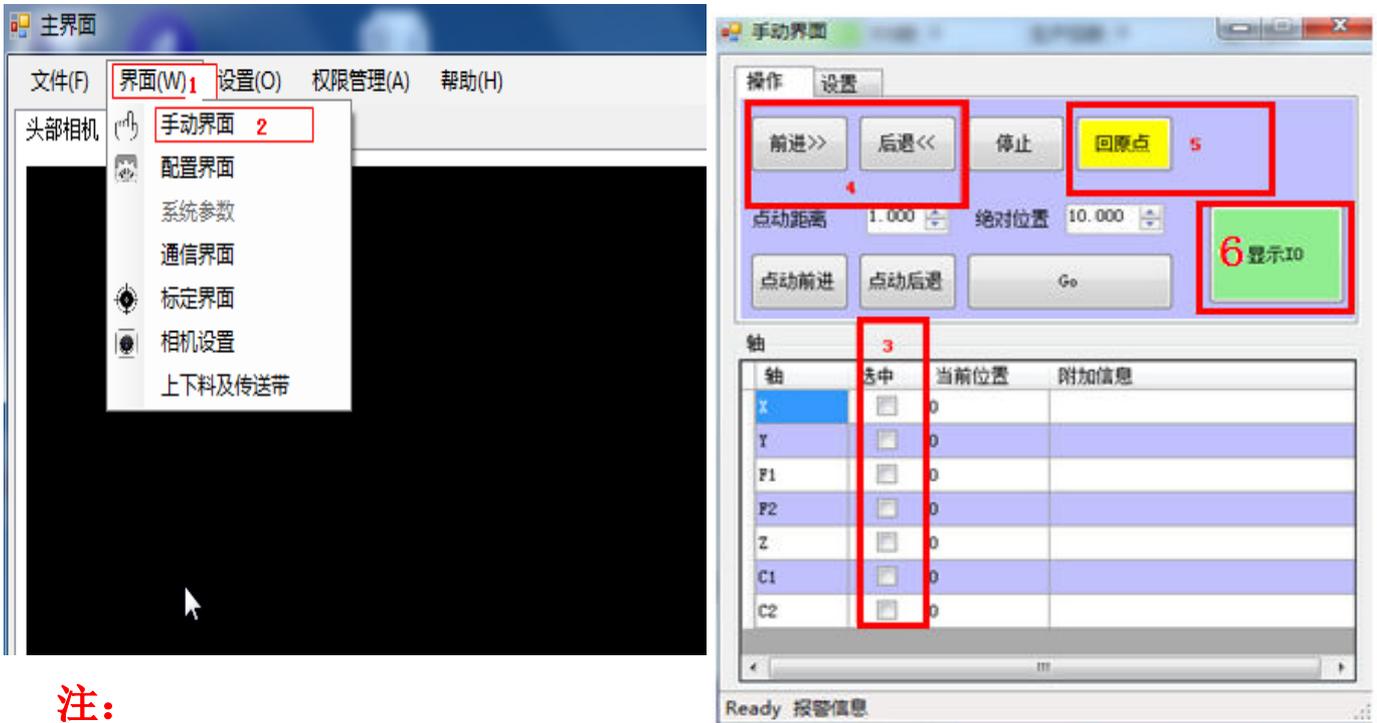
出板按钮是在全自动状态出现撞板后，把被撞的板流到下工位。

手动界面

从**主界面**选择**界面**（如下图标识 1）进入**手动界面**（如下图标识 2），选中某个轴（如下

KS-275 操作说明书

图标识 3) 再长按鼠标左键即可实现选中轴的**前进/后退** (如下图标识 4), 当**前进/后退**都可以正常动作后, 点按**回原点**按钮即可实现选中的轴回到原点位置 (如下图标识 5)。



注:

选择**显示 IO** (如右上图标识 6), 手动界面会在右侧弹出 IO 页面,

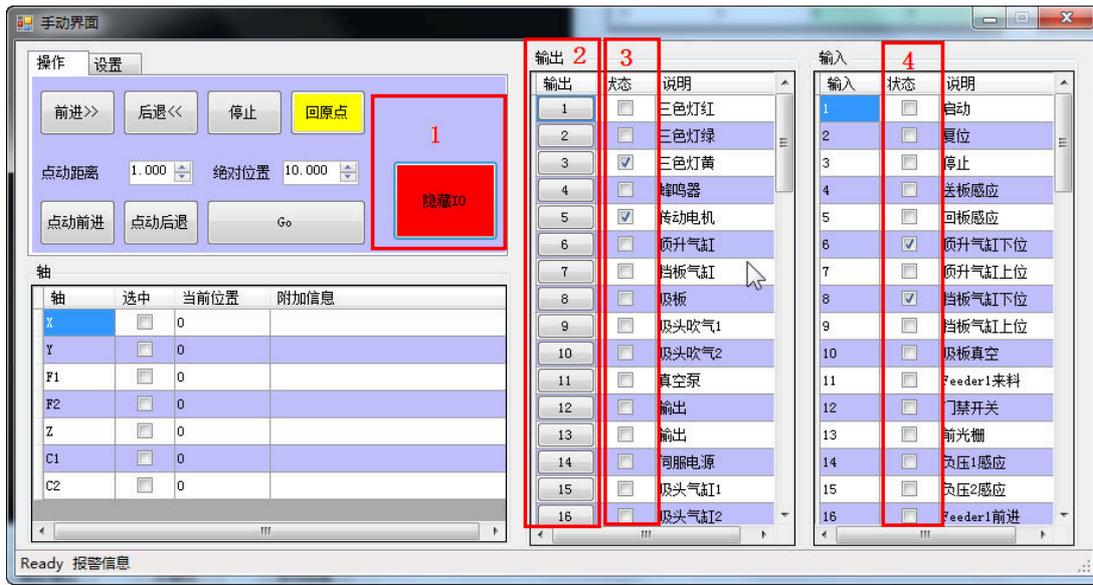
点动距离 (如右图标识 1) 用于设定选中的轴所要运动的固定长度。然后选择**点动前进** (如右图标识 2), 选中的轴即会按照设定的点动距离运动, 运动到设定的位置后即会停。选择**点动后退** (如右图标识 3) 也可实现上述的点动距离运动。

当前位置 (如右图标识 0) 会显示选中轴的实时坐标数据



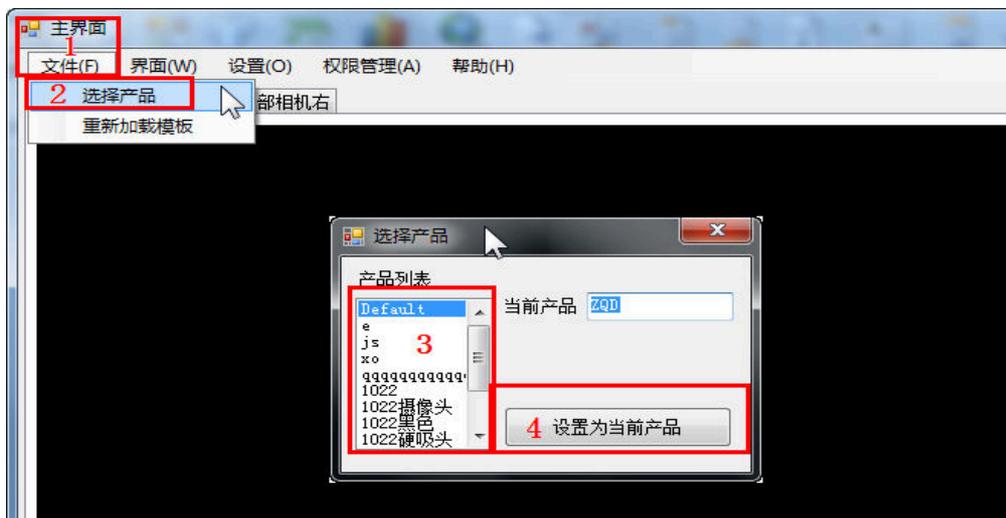
KS-275 操作说明书

在选择**显示 IO**后弹出的页面，点选**输出**栏下的数字（如下图标识 2），即可实现相应的输出动作。输出动作的同时输出**状态**栏会显示√（如下图标识 3），输入栏的**状态**显示√表明外部感应已经接通（如下图标识 4）。



文件界面

在**主界面**点击**文件**，在下拉菜单中点击**选择产品**后，会弹出**选择产品**页面，在**产品列表**里选中需要生产的产品型号后，点击**设置为当前产品**即可

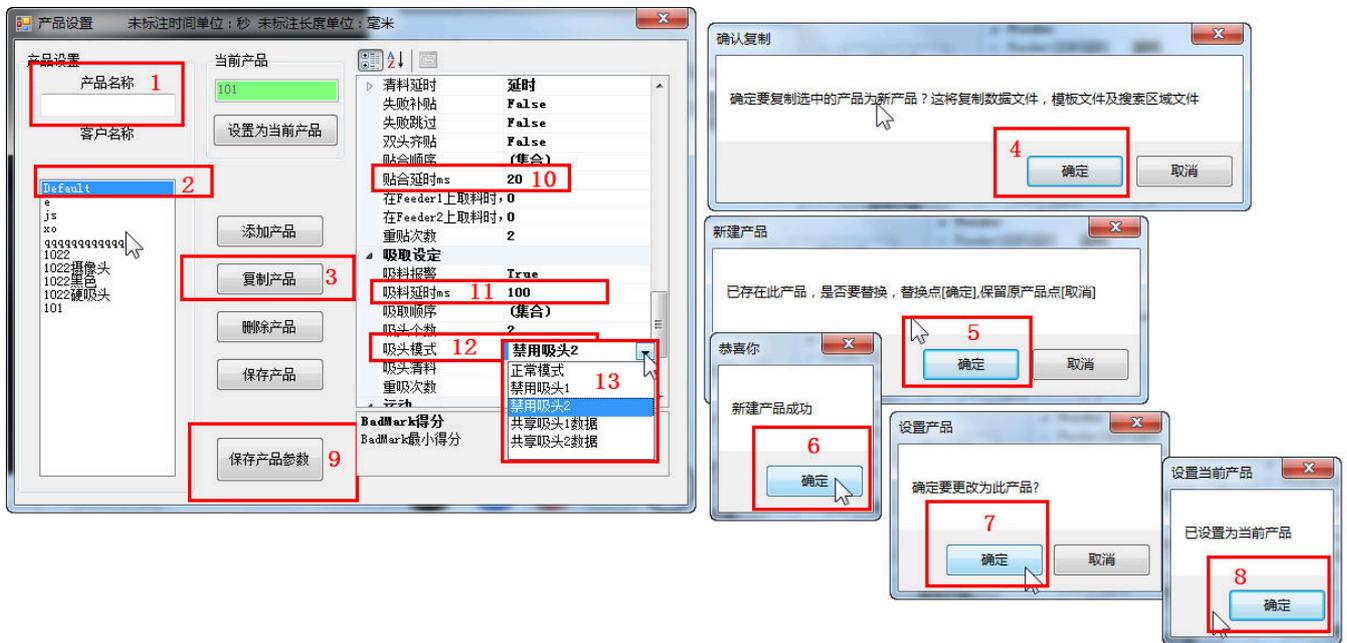


KS-275 操作说明书

标定界面模板制作与关系设定:

1. 设置产品: (如下图步骤)

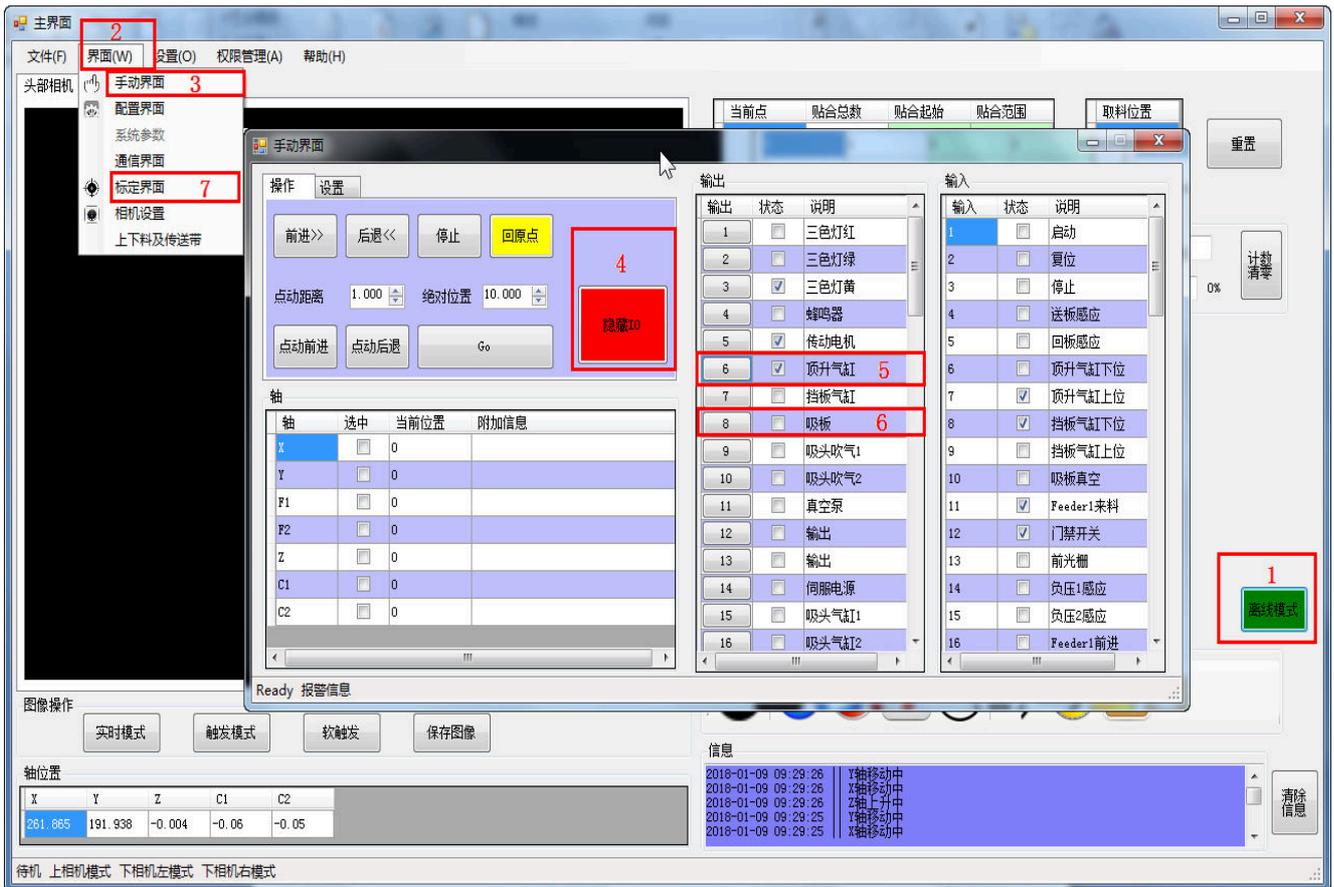
设置产品按照如下图 1-9 的步骤操作。步骤 10 用于设定贴料延时, 设定值根据现场使用需求设定。步骤 11 用于设定取料延时, 设定值根据现场使用需求设定。步骤 12 用于选择吸头模式, 正常模式为两个吸头都启用, 禁用吸头 1 时, 左吸头不工作。禁用吸头 2 时, 右吸头不工作。**(共享吸头 1/2 数据千万不能动)**



2. 标定界面 Mark 点模板制作:

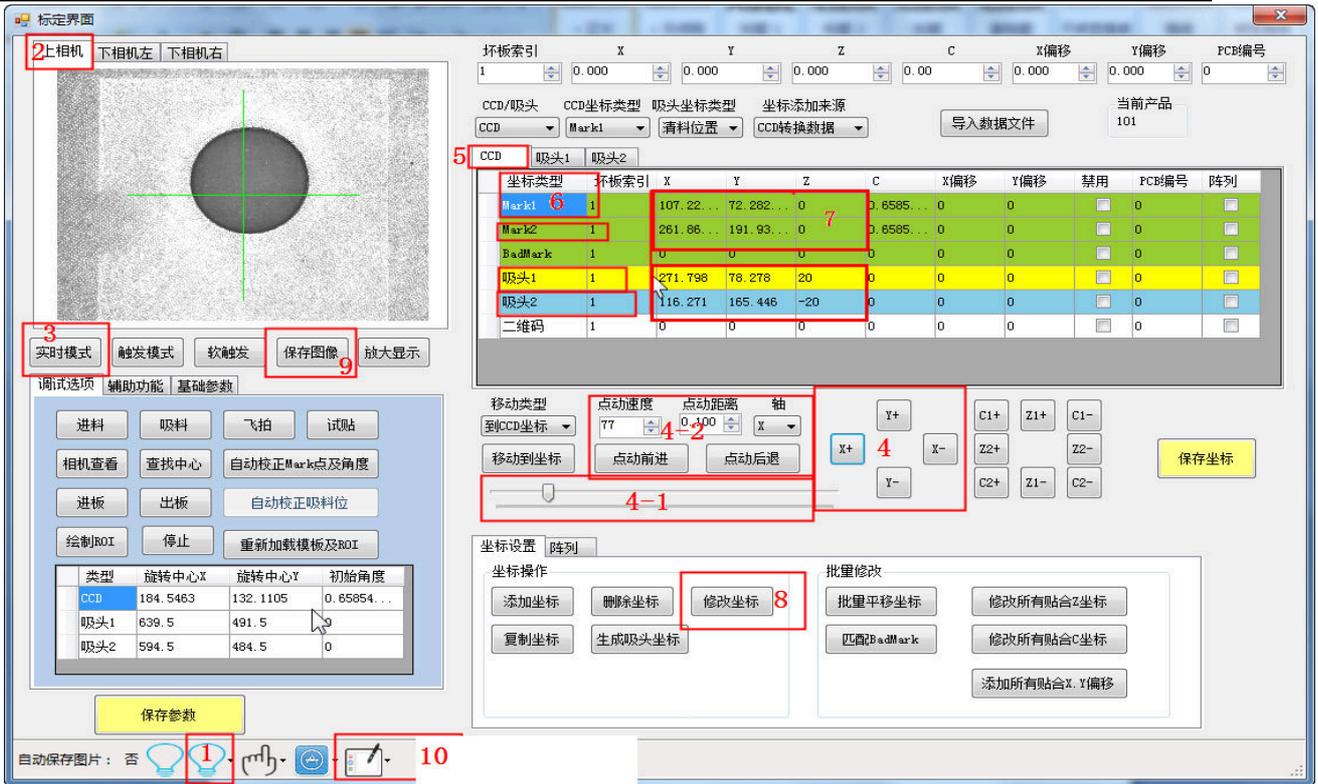
进入程序主界面 → 选择**离线模式**成绿色 (如下图标识 1) → 选择**界面** (如下图标识 2) → 点选**手动界面** (如下图标识 3) → 选择**显示 IO** (如下图标识 4) → 点选输出栏**6, 8** (如下图标识 5, 6) → 点选**界面** (如下图标识 2) → 点选**标定界面** (如下图标识 7)。

KS-275 操作说明书

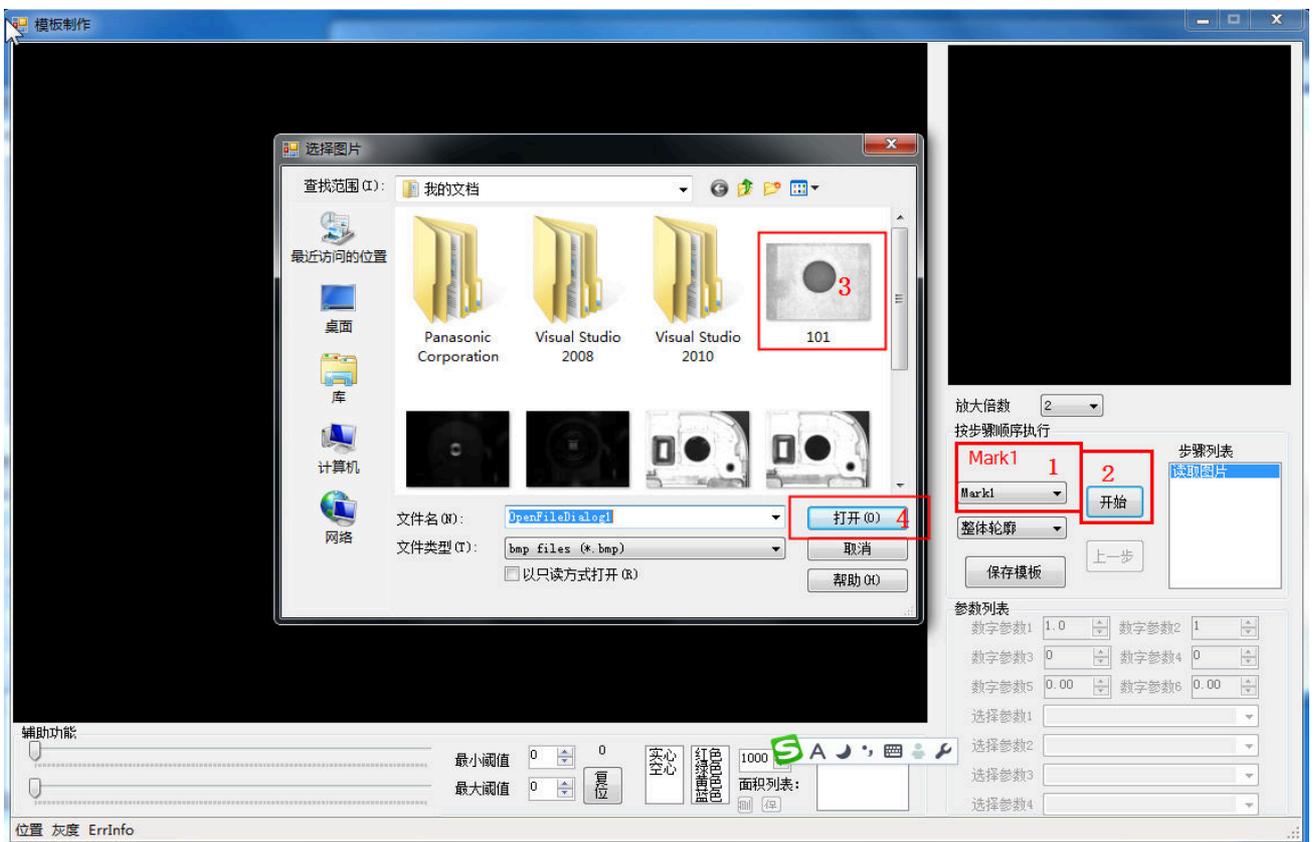


进入标定界面→打开**上光源**（如图标识 1）→选择**上相机**（如图标识 2）→选择**实时模式**（如图标识 3）→选择**X+, X-, Y+, Y-**前后左右移动位置至需要设定为 Mark 点的中心（如图标识 4）→选择**CCD**（如图标识 5）→选择**Mark1**（如图标识 6）→选择**Mark1**的 X 栏（如图标识 7），点击**修改坐标**按钮（如图标识 8），会将**Mark1**的 X 轴坐标更改为当前点位坐标。然后在选择**Mark1**的 Y 栏（如图标识 7），点击**修改坐标**按钮（如图标识 8），会将**Mark1**的 Y 轴坐标更改为当前点位坐标。→选择**保存图像**（如图标识 9）→选择**模板制作**按钮（如图标识 10）。

KS-275 操作说明书



进入**模板制作**页面→选择 **Mark1** (如图标识 1) →选择**开始** (如图标识 2) →选择上
图保存的图片 (如图标识 3) →选择**打开** (如图标识 4)。



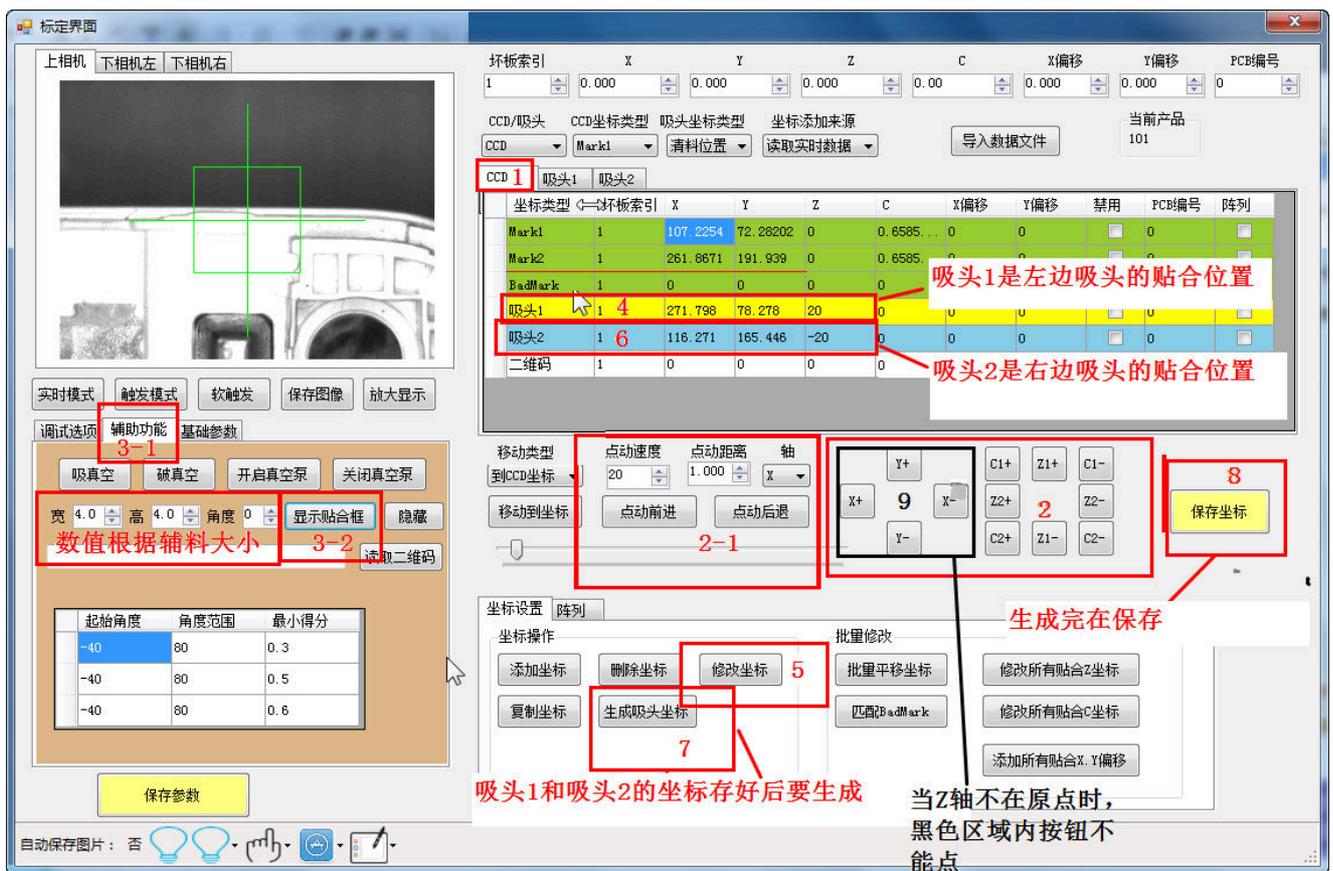
KS-275 操作说明书

3. 贴合位设定:

选择**上相机**→**实时模式**→选择**CCD**（如下图标识1）→点选如下图2内的按钮移动到吸头1的贴合位→选择**辅助功能**（如下图标识3-1）→选择**显示贴合框**（如下图标识3-2）→选中吸头1的X坐标（如下图标识4）后点**修改坐标**（如下图标识5），选中吸头1的Y坐标后点**修改坐标**→**生成吸头坐标**（如下图标识7）→**保存坐标**（如下图标识8）

注：①吸头2的贴合位置如吸头1的步骤操作

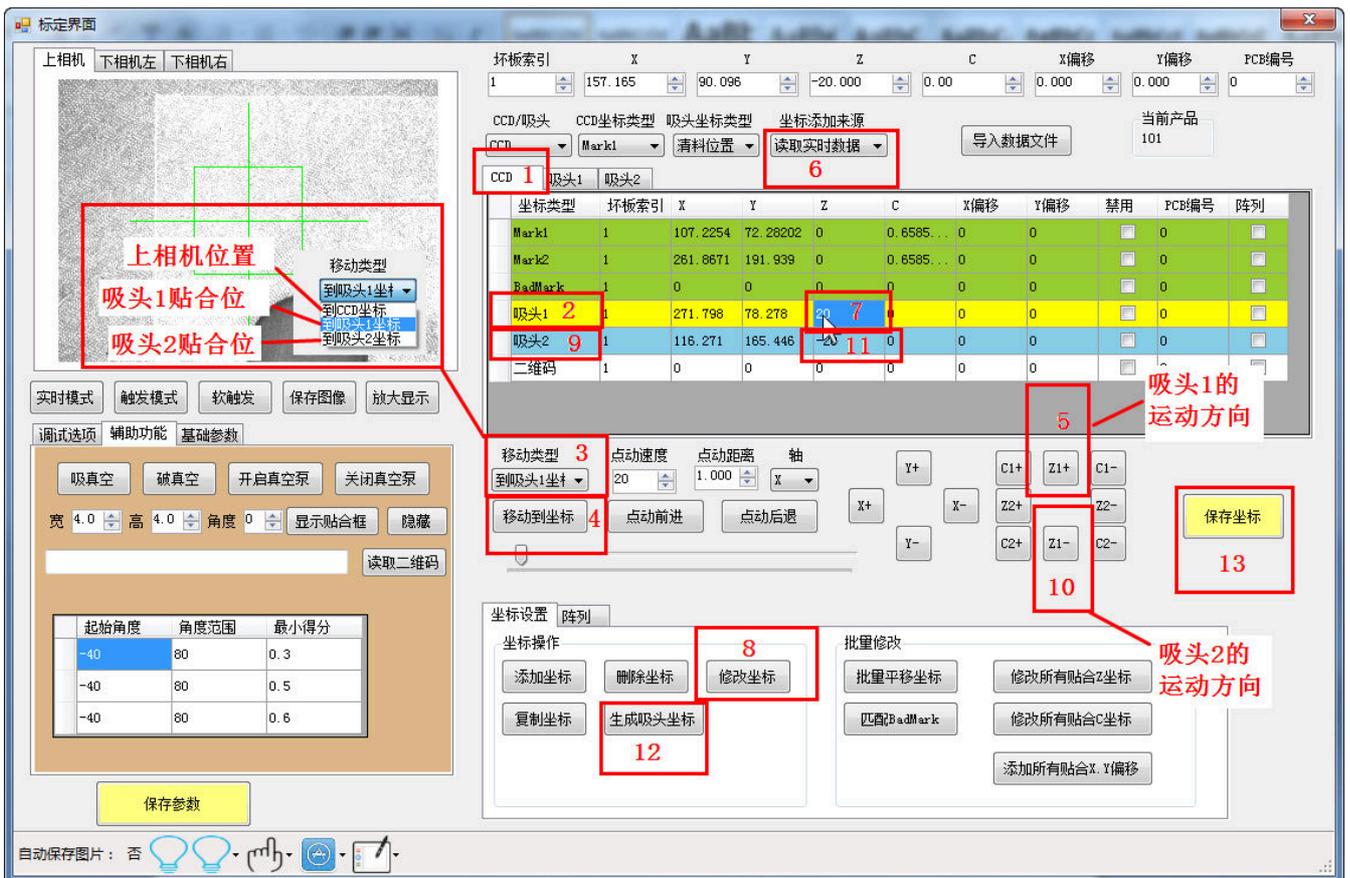
②如下图Z轴不在原点时，黑色区域内的按钮不能点选



KS-275 操作说明书

4. 吸头 1 和 2 的 Z 轴坐标设定:

选择 **CCD** (如下图标识 1) → 选择**吸头 1** (如下图标识 2) → **移动类型**选择**到吸头 1 坐标** (如下图标识 3) → 选择**移动到坐标** (如下图标识 4) → 选择 **Z1+**, 让吸头刚好接触到产品 (如下图标识 5) → **坐标添加来源**选择**读取实时数据** (如下图标识 6) → 选中**吸头 1** 的 **Z** 坐标 (如下图标识 7) → 点选**修改坐标** (如下图标识 8) → 选择**吸头 2** (如下图标识 9) → **移动类型**选择**到吸头 2 坐标** (如下图标识 3) → 选择**移动到坐标** (如下图标识 4) → 选择 **Z1-**, 让吸头刚好接触到产品 (如下图标识 10) → 选中**吸头 2** 的 **Z** 坐标 (如下图标识 11) → 点选**修改坐标** (如下图标识 8) → 点选**生成吸头坐标** (如下图标识 12) → 点选**保存坐标** (如下图标识 13)。



KS-275 操作说明书

→ (如下图标识 7) **保存图像** (如下图标识 8) → 进入**模板制作** (如下图标识 9) → **重新加载模板及 ROI** (如下图标识 10)



7. 制作吸头与相机关系:

吸料位调好后选择**吸头 1** (如下图标识 1) → 选择**取料位置** (如下图标识 2) → 选择**吸料** (如下图标识 3) → 选择**贴合位置** (如下图标识 4) → 选择**试贴** (如下图标识 5) → 选择**相机查看** (如下图标识 6) → 选择**基础参数** (如下图标识 7) → 选择**上相机与吸头关系 1** (如下图标识 8) → 点击**允许计算** (如下图标识 9) → 选择**计算相机吸头关系** (如下图标识 10) → 看如图 11 两中心点需重合 (如下图标识 11) → **保存参数** (如下图标识 12)。

注: ① 每计算一次都需保存参数且生成吸头坐标, 如计算关系一次中心无法重合则需按上述文字重复操作直到重合为止。

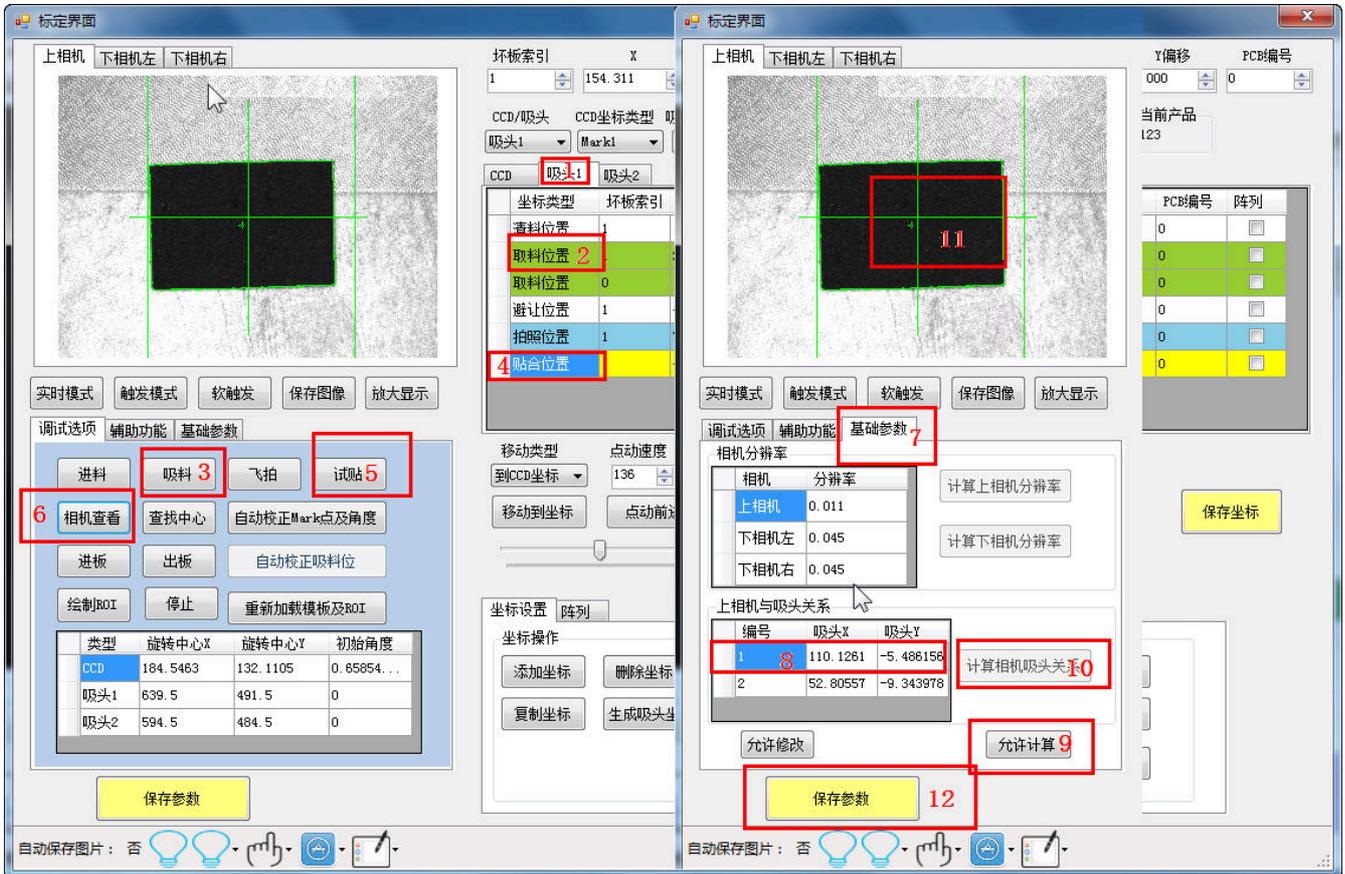
② 需先在贴合位贴一个辅料做贴合位的模板, 模板按照 Mark 点模板制作步骤操作,

KS-275 操作说明书

进入模板制作页面，选择吸头 1 上相机。

吸头1上相机

③吸头 2 的相机与吸头的关系按照上述步骤操作。



8. 计算旋转中心:

选择**吸头 1**（如下图标 1）→ 选取一个有料的取料位置（如下图标 2）→ 选择**吸料**（如下图标 3）→ 选择**下相机左**→ 选择**实时模式**→ 选择 **X, Y** 移动到下相机左的视野画面（如下图标 4）→ 对准一个直角边（如下图标 5）→ **保存图像**（如下图标 6）→ 进入**模板制作**（如下图标 7）→ 按照 Mark 模板制作步骤选择吸头 1 操作到创建模板（如下图标 8）→ 更改起始角度和角度扩展（如下图标 9）→ **重新加载模板及 ROI**（如下图标 10）→ 点击飞拍按钮（如下图标 11）→ 鼠标右键点击飞拍按钮后选择计算旋转中心（如下图标 12）→ 完成后 保存参数（如下

KS-275 操作说明书

图标识 14)。

