

## 拍照取料

1. 右键追加拍照取料工具，进入拾取设置对话框



2. 选择 MARK 或模板定位等工具的输出 XY 和角度



3. 打开示教设置对话框，设置选择机械手位置来源通道
4. 将机械手或模组移到相应拍照位置，点击创建 Mark 基准（需预先设置好模板 Mark）后拾取拍照基准
5. 将机械手或模组移动到取料位置，点击拾取取料基准。拾取完成后，蓝色字体会显示相对应的位置
6. 设置好后点击更新，成功创建拍照取料工具

拍照取料1 [CCD1:拍照取料]

拾取设置

示教设置

工具输出

机械手位置

固定位置

设置

拍照基准

Mark基准

手动拾取

取料基准

应用场景: 基准XYR, 相机固定

基准拍照位置: 0.000, 0.000, 0.000 无效

当前拍照位置: 0.000, 0.000, 0.000

基准Mark位置: 0.000, 0.000, 0.000 无效

当前Mark位置: 0.000, 0.000, 0.000

基准取料位置: 0.000, 0.000, 0.000 无效

设置偏移量

勾选输出相对位移

☐ 输出相对位移

人工偏移

结果 - P310

机械手位置: 0.000, 0.000, 0.000

人工偏移: 0.000, 0.000, 0.000

取料位置: 0.000, 0.000, 0.000;

取料偏移: 0.000, 0.000, 0.000;

不限制范围; 角度: [-180,+180];

测试

<<

>>

显示处理前图像

更新