

CRH8508 DOUELE UNIT CCD

CRH8508 DOUELE UNIT CCD

LilyHLChiang(江秀蓮)

LilyHLChiang@chipright.com.tw

CONTENT

簡介	6
基本功能	6
主畫面說明	6
主功能列說明	7
Socket-based 型號	7
語言切換	7
頁面內容顯示區說明	8
Dashboard 分頁	8
Teach 分頁	8
Engine 分頁	10
Login 分頁	11
CRH8508 SocketVision 訓練步驟	13
初次使用 CCD 辨識軟體	13
I. 在 C 槽建立資料夾，並命名為「ChipRight」。	13
II. 將 R&D 提供的資料夾複製到 C:/ChipRight	13
III. 新建工作檔，有兩種方式建立工作檔	14

IV. 開啟 CCD 辨識軟體，請先切換語言.....	20
V. 連接對應的 CCD 型號.....	20
VI. 需要先進行登入，這裡有設定兩個權限，Engineer、Admin。.....	21
VII. 進入 handler，修改連結的 CCD 工作檔.....	21
VIII. 查看 I/O 設定是否正確.....	24
IX. 確認 Handler 的 CCD 按鈕是否連接正確的路徑.....	26
訓練步驟.....	28
登入.....	28
進入 Teach 頁面進行訓練.....	29
其他參數.....	56
儲存拍攝影像.....	56
Zoom out.....	57
拼接 Pixels.....	58
CCD 參數.....	59
問題排查.....	62
使用 PylonViewer 查看是否過度曝光.....	62
1. 請先開啟 CCD 辨識軟體，並且連接對應的 CCD 型號.....	62

2. 將 CCD 辨識軟體與 CCD 硬體斷開連接.....	62
3. 開啟 PylonViewer.....	62
4. 將正常曝光的設定值記錄下來，需在 CCD 辨識軟體進行設定.....	65
拍照後 CCD 畫面是黑的	66
[1]CCD 畫面全黑，由觸發線異常導致沒拍照.....	66
[2]曝光時間調太低，導致畫面太暗.....	67
[3]燈條燒壞掉，導致畫面太暗	67
[4]燈條線沒接好，導致畫面太暗	67
跳出警告視窗	67
請連接相機	67
Wrong number of images taken. Please check trigger cable.....	68
The device initialization failed! The program will be closed soon!.....	69
I/O initialization failed.....	69
Failed to OPEN 'COM11'	70
請先進行校正.....	70
Incorrect Basler.Pylon.dll.....	71
Exception caught: 開頭的警告視窗	71

更換 Socket base	71
SocketVision 閃退	72
其他 CCD 軟體異常	72

簡介

此程式的主要功能是利用一組 CCD 來檢測 IC 有無，並將結果以 I/O 呈現(OK、NG)，以利 Handler 進行後續的機械動作。該程式透過 LSI3101 卡去觸發拍照及 I/O 與 Handler 進行通訊。

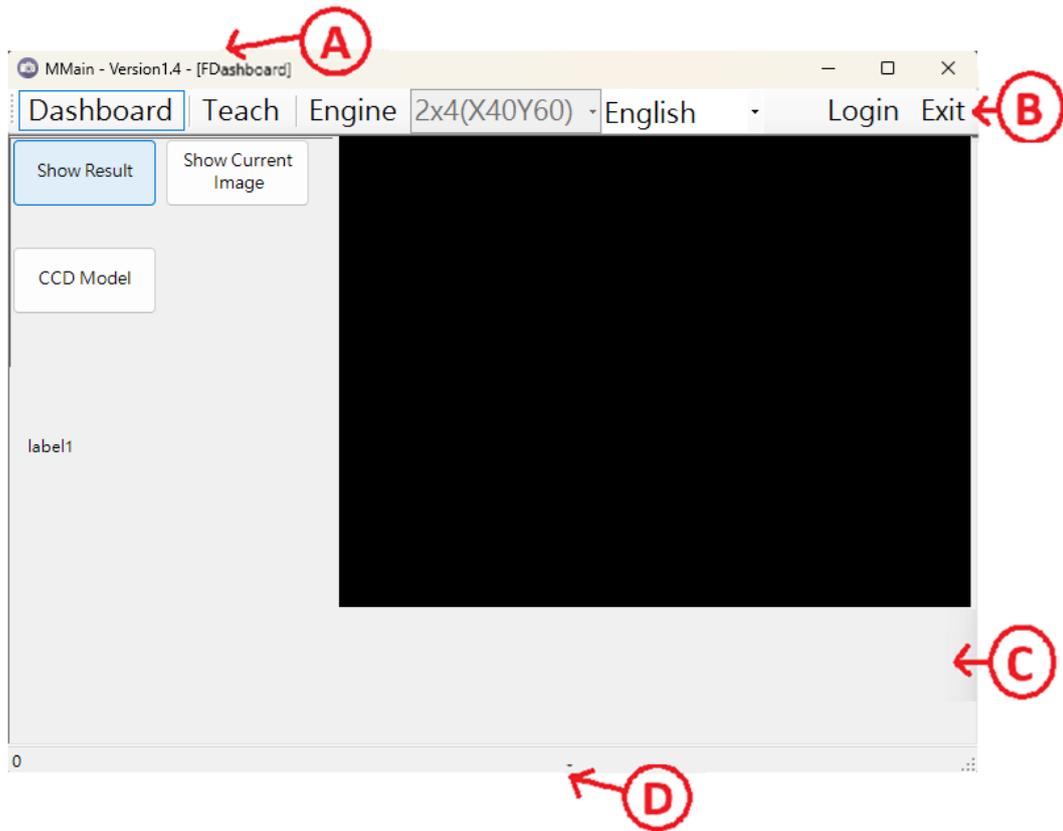
基本功能

- 辨識 IC 有無
- CCD 參數可透過程式設定。例如：[Exposure Time](#), [OffsetY](#), [ReverseX](#) 及 [ReverseY](#).
- 辨識參數可透過程式設定。例如：[色差](#)、[匹配度](#)、[拼接 Pixels 數](#)、[拍攝影像的點位](#)、[辨識區域](#)、[Sample 位置及大小](#)
- 使用 Modbus 通訊協定[新增/連接工作檔](#)
- [語言切換](#)
- [I/O 設定](#) (SOTP、SOTN、EOT、OK、NG)

主畫面說明

進入程式後主要介面如下，分為 4 個區域：

- A. 標題列：包含視窗名稱和目前頁面視窗。
- B. 主功能列：[Socket-based 型號](#)、[語言選擇](#)、Dashboard 頁面、Teach 頁面、Engine 頁面、Login 頁面。
- C. 頁面內容顯示區：包含 Dashboard 頁面內容、Teach 頁面內容、Engine 頁面內容、Login 頁面內容。
- D. 狀態列：顯示當前馬達點位、影像辨識處理時間、影像辨識結果。



主功能列說明

SOCKET-BASED 型號

可以切換 socket base 型號。X40 表示水平軸上每個 socket 之間間距為 40mm，Y60 表示垂直軸上每個 socket 之間間距為 60mm。



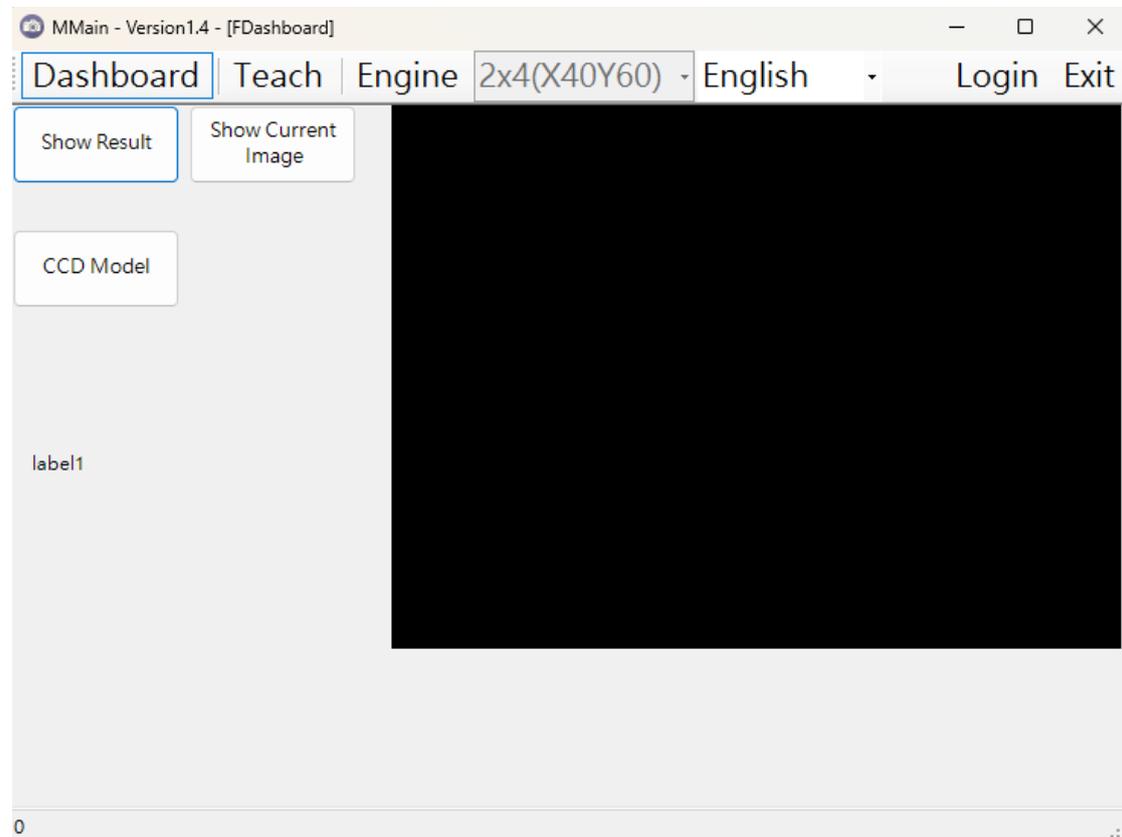
語言切換



頁面內容顯示區說明

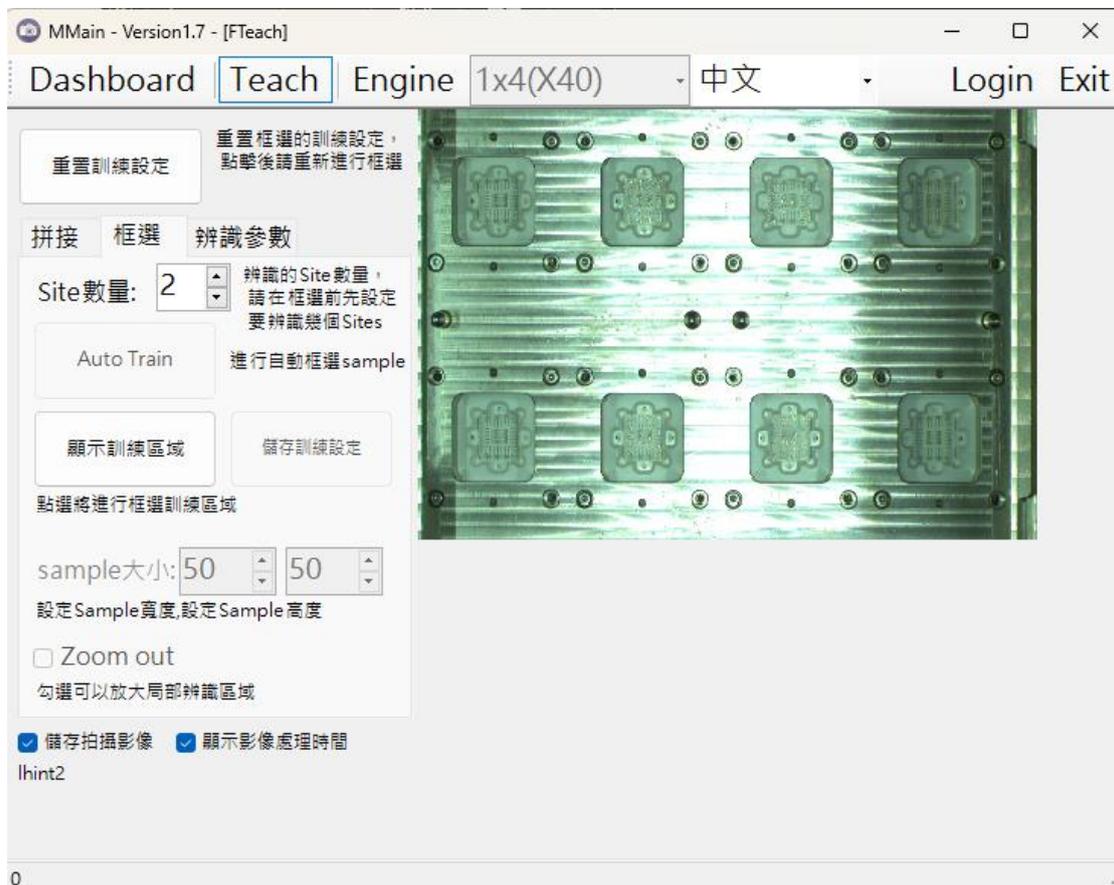
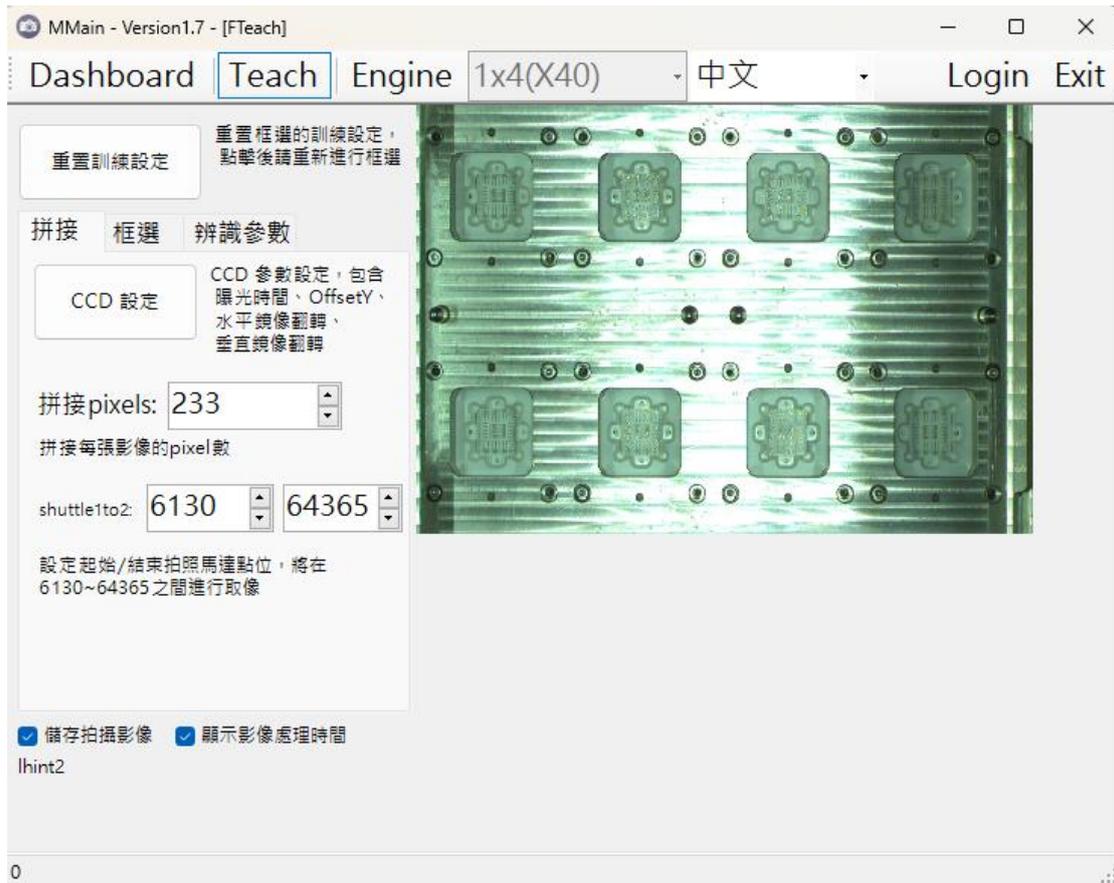
DASHBOARD 分頁

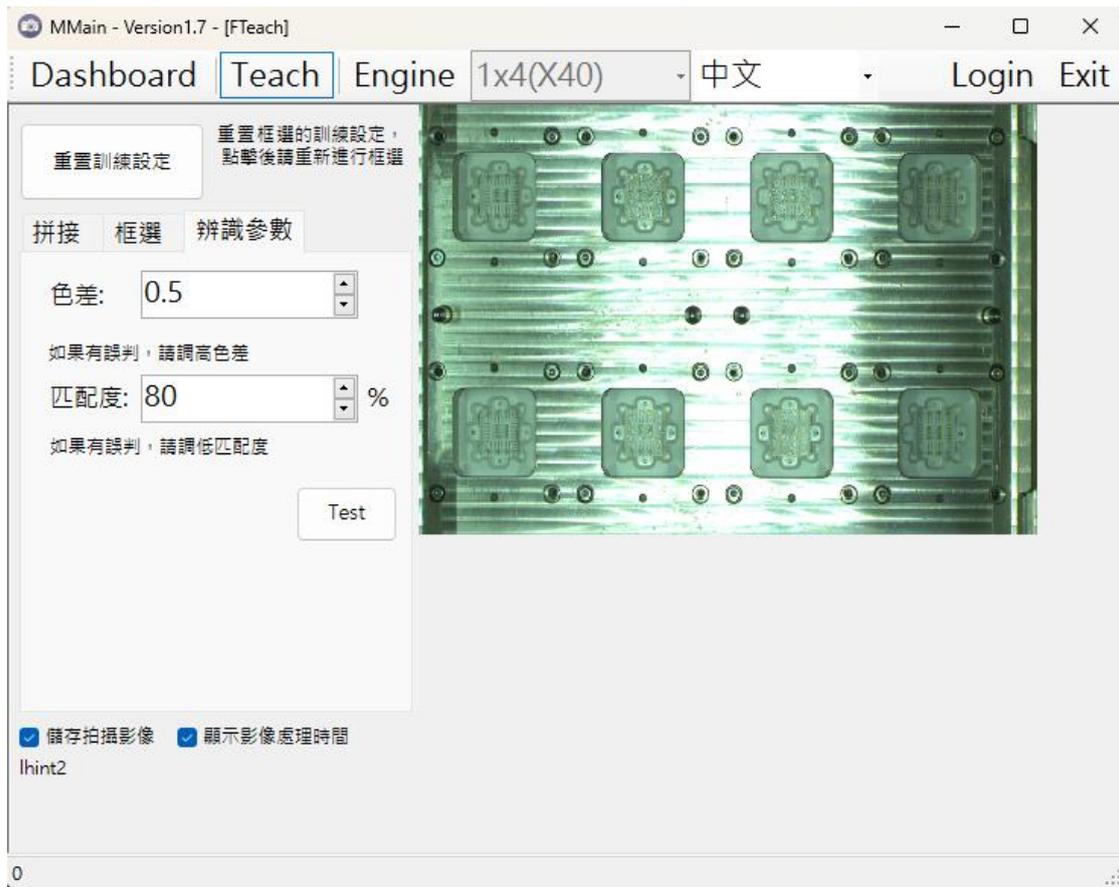
包含 [1]CCD 型號選擇視窗，及 [2]顯示當前影像、辨識結果影像。



TEACH 分頁

包含 [1]CCD 設定視窗，[2]可以調整辨識、sample 區域，[3]辨識參數設定，及[4]Zoom out。





ENGINE 分頁

包含 [1]I/O 設定 (SOTP, SOTN, EOT, OK, NG) · [2]SOTP/SOTN 起始/結束拍照馬達點位 · 及[3]擷取影像間隔。

*以下圖為例，在點位 6130~64365 之間取像，

1. SOTP ON -> 6130 點位開始取像 -> 每間隔 3065 點位拍一張照片->直到 64365 點位結束拍照 -> 辨識-> OK/NG -> EOT (大約拍 $(64365-6130)/3065 = 19$ 張照片，拍照張數在 19 ± 3 以內不會報錯)
2. SOTN ON -> 64365 點位開始取像 -> 每間隔-3065 點位拍一張照片->直到 6130 點位結束拍照 -> 辨識-> OK/NG -> EOT (大約拍 $(64365-6130)/3065 = 19$ 張照片，拍照張數在 19 ± 3 以內不會報錯)



LOGIN 分頁

這裡有 Engineer、Admin 權限

Engineer 密碼:39

Admin 密碼:16552978

(注意:非必要請勿登入 Admin)

MMain - Version1.4 - [Login]

Dashboard | Teach | Engine 2x4(X40Y60) | English | Login Exit

Account: Engineer

password: **

Login Cancel

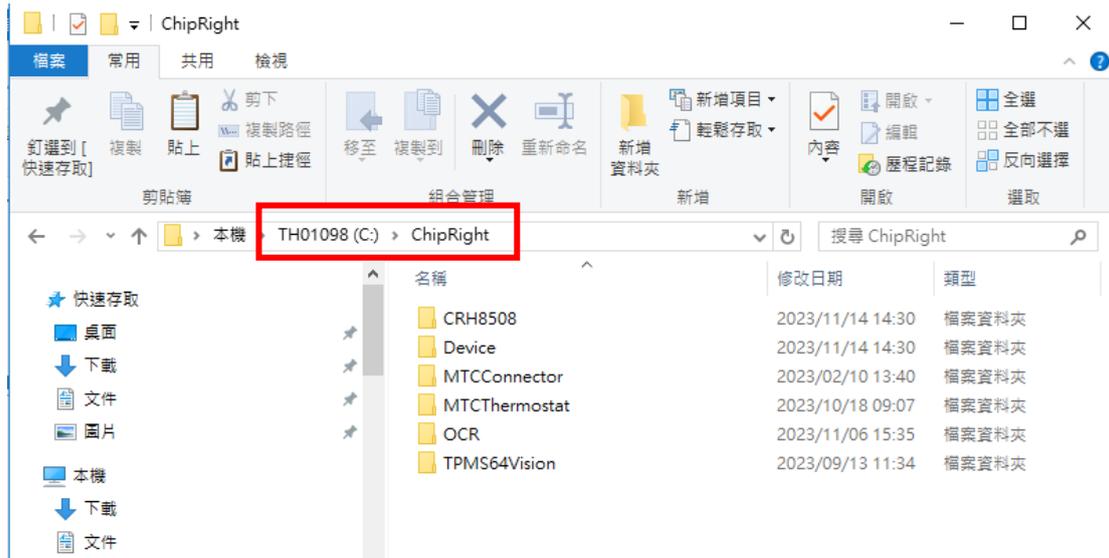
0

CRH8508 SOCKETVISION 訓練步驟

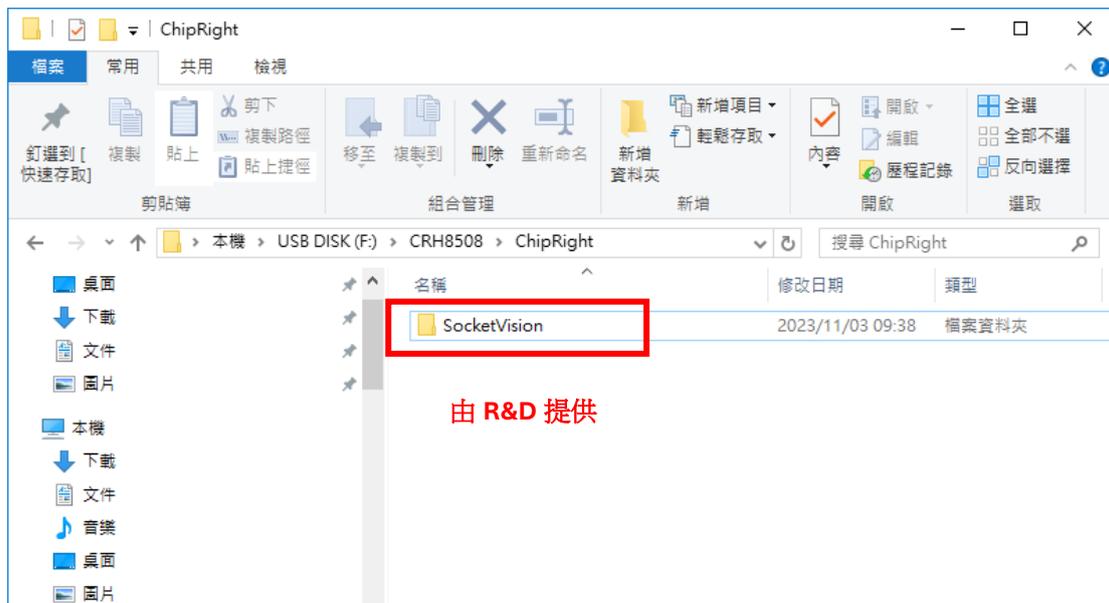
初次使用 CCD 辨識軟體

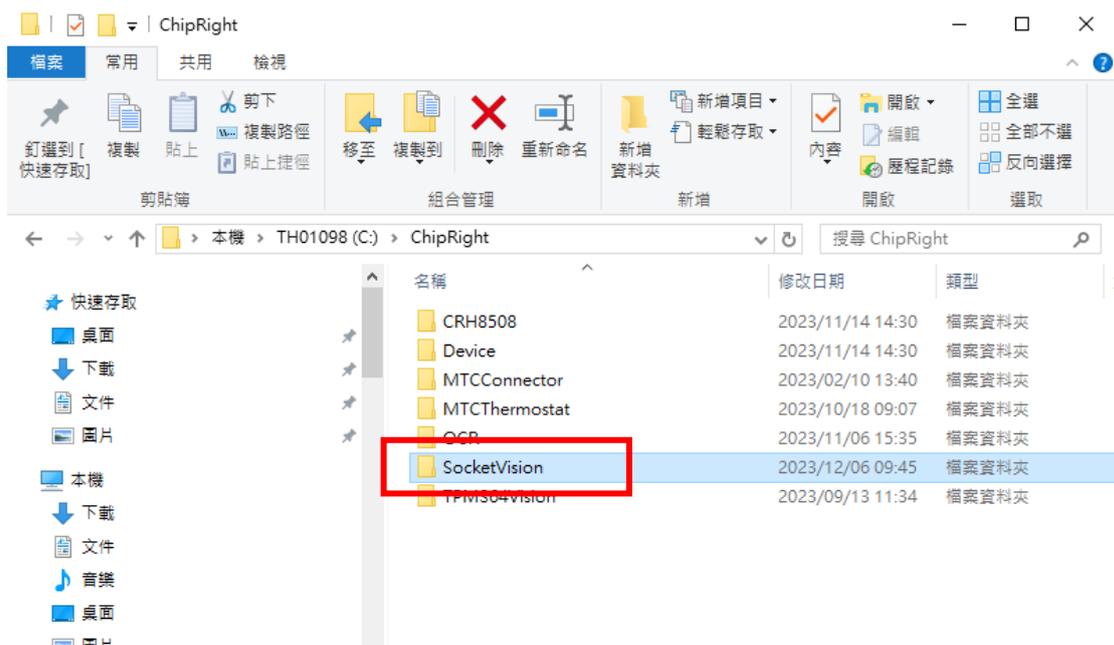
- I. 在 C 槽建立資料夾，並命名為「ChipRight」。

如果已經有了請略過此步驟。



- II. 將 R&D 提供的資料夾複製到 C:/ChipRight

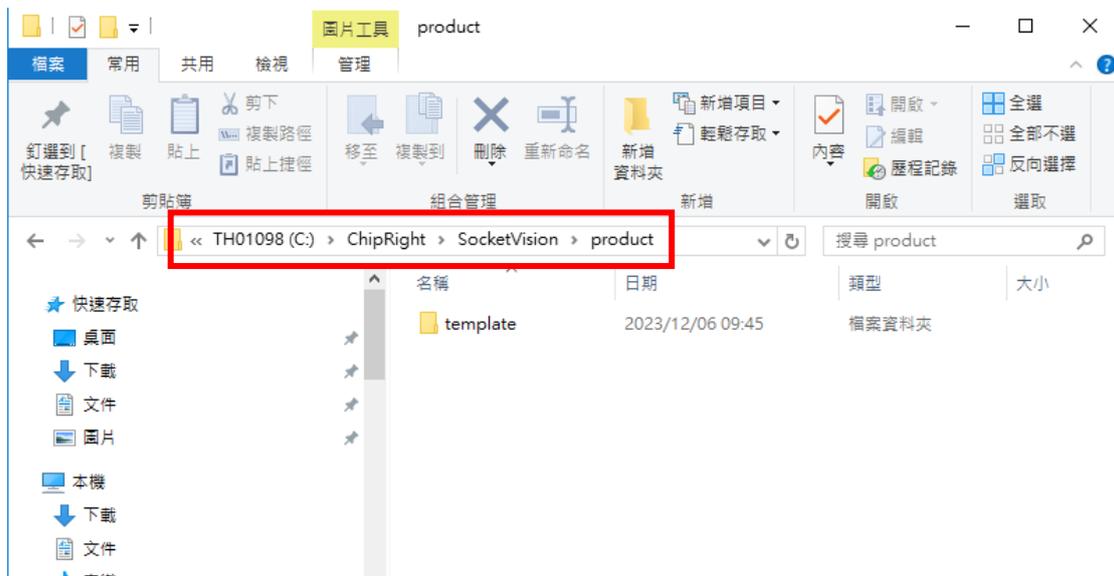


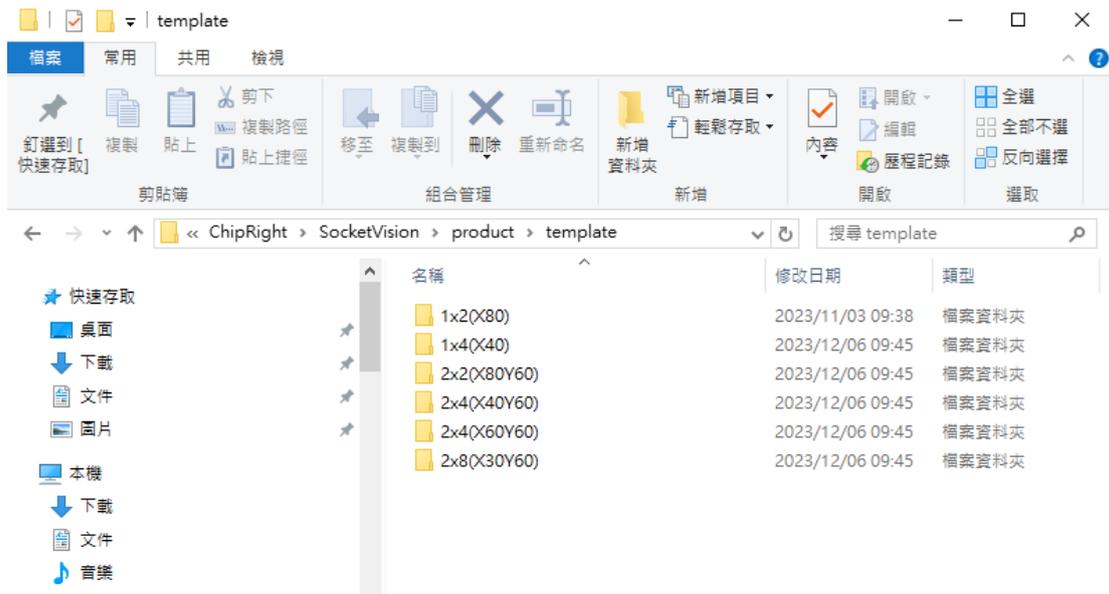


III. 新建工作檔，有兩種方式建立工作檔

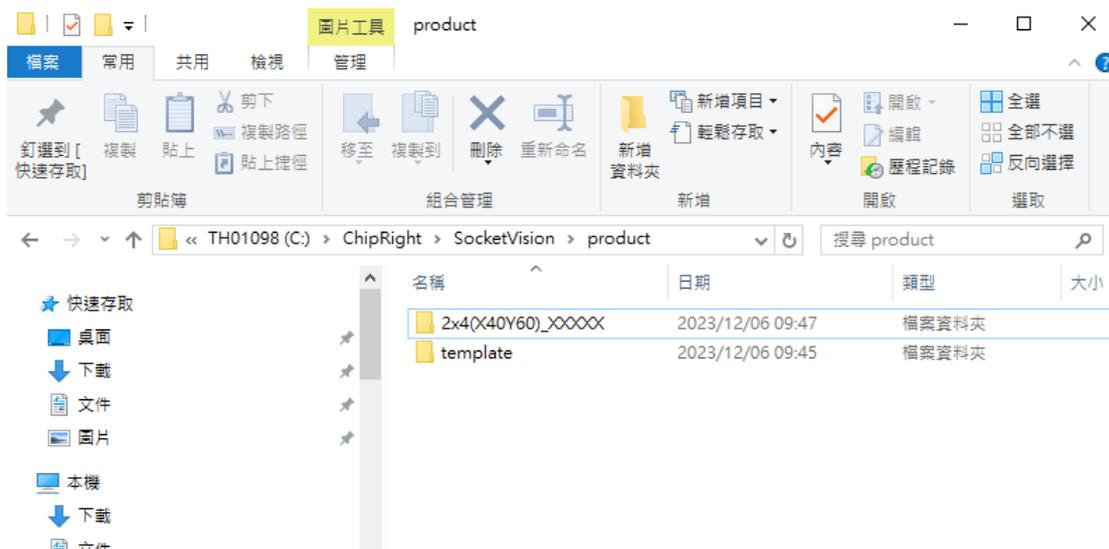
i. 複製 template 資料夾的工作檔

進入 C:\ChipRight\SocketVision\product 資料夾內，有個 template 資料夾。要進行訓練時，可以複製幾個 template 裡的工作檔到 product 資料夾內。Template 裡面的資料儘量不要修改。

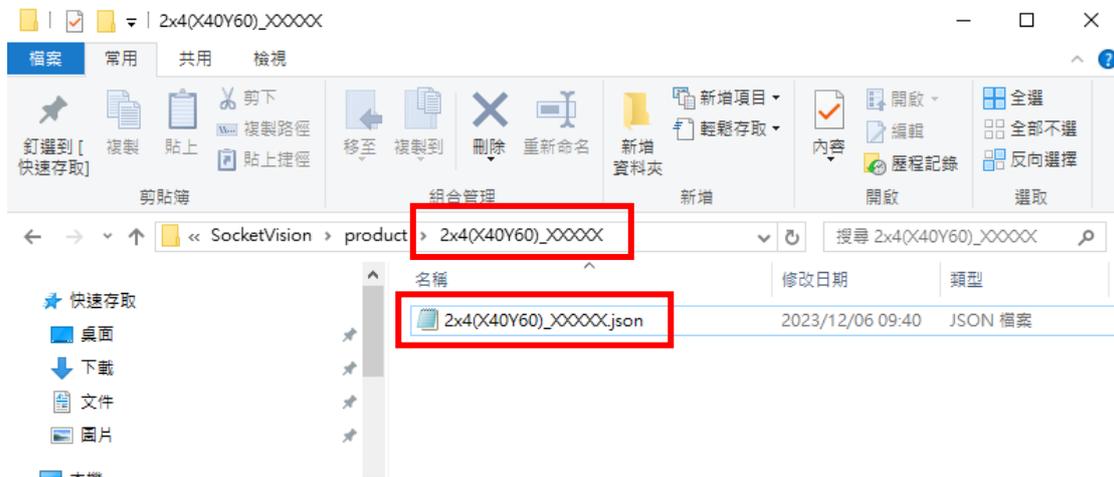
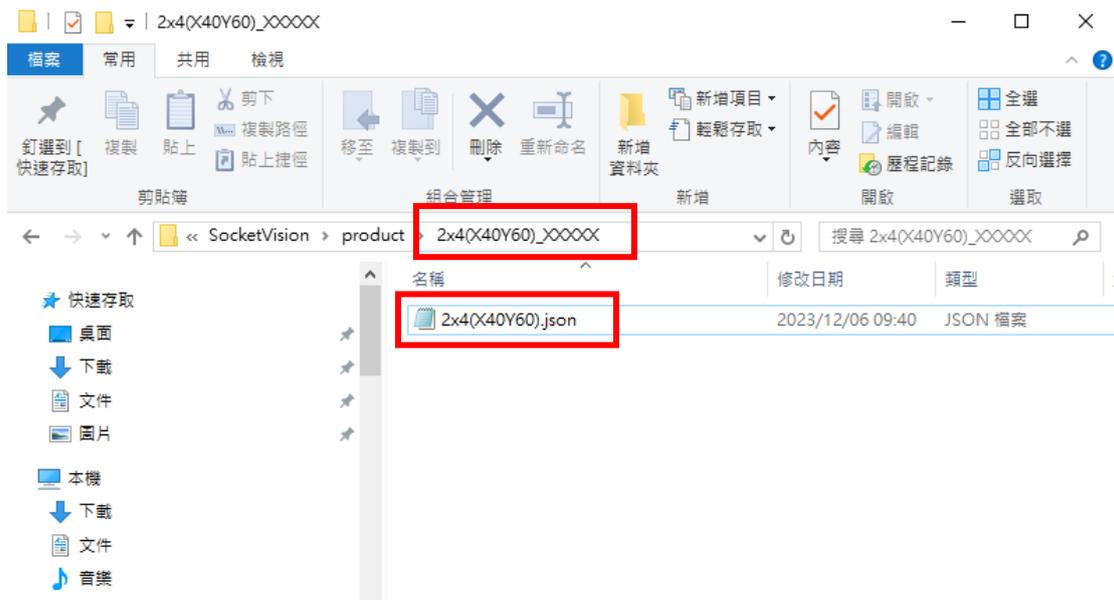




- I. 將要訓練的從 template 複製出來到 product，並且在後面標註是對應哪個產品，方便以後切換工作檔。這裡括號內是 Socket 之間的實際間隔距離(單位: mm)



- II. 進入工作檔資料夾內，修改 JSON 的檔名與資料夾名稱相同



III. 開啟 JSON 檔 · 修改路徑



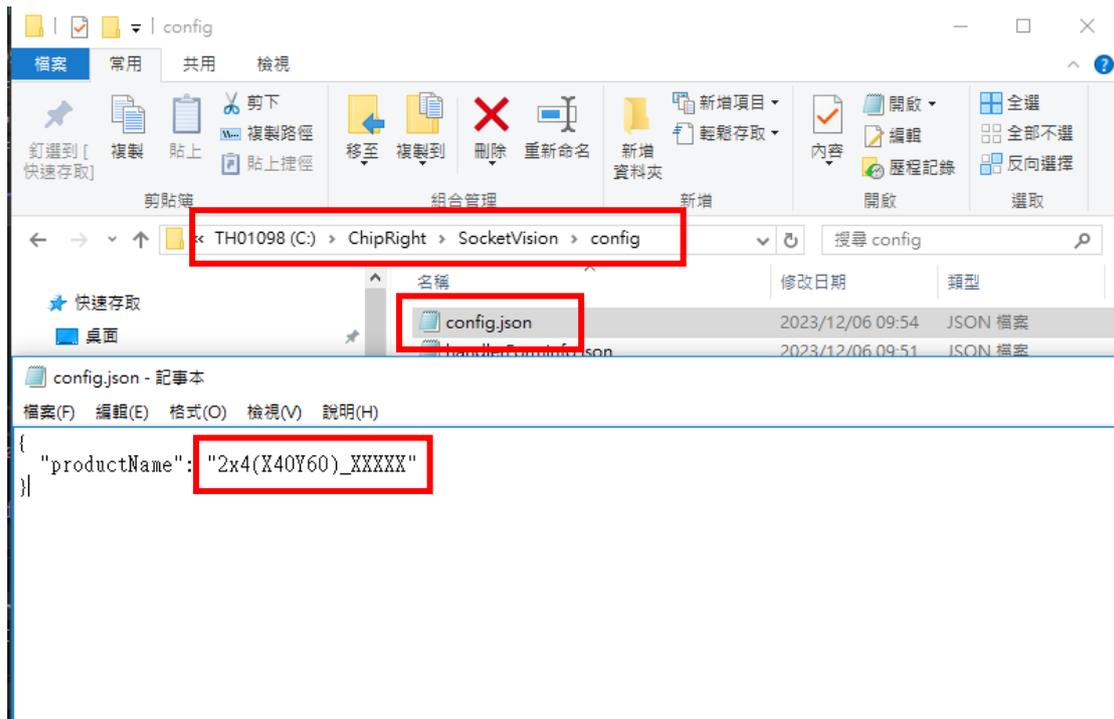
```
2x4(X40Y60)_XXXXX.json - 記事本
檔案(F) 編輯(E) 格式(O) 檢視(V) 說明(H)

{
  "pStart": 5000,
  "pEnd": 60200,
  "nStart": 60200,
  "nEnd": 5000,
  "intervalbit": 3065,
  "socketIndex": "2x4(X40Y60)",
  "cvFileName": "C:\\ChipRight\\SocketVision\\product\\2x4(X40Y60)_XXXXX\\SW_Setting.txt",
  "pixels12FileName": "C:\\ChipRight\\SocketVision\\product\\2x4(X40Y60)_XXXXX\\ListPixel1to2.txt",
  "pixels21FileName": "C:\\ChipRight\\SocketVision\\product\\2x4(X40Y60)_XXXXX\\ListPixel2to1.txt",
  "failImagesPath": "D:\\",
  "fixsitesNum": 8,
  "sampleWidthsiteSize": 48,
  "sampleHeightsiteSize": 48,
  "threshold": 0.85,
  "exposureTime": 500,
  "offsetY": 520,
  "coloratio": 8.5,
  "GrayPixels": 254
}
```

IV. 進入 C:\ChipRight\SocketVision\config，開啟 config.json 檔，將 productName 修改為剛剛的工作檔檔名

The screenshot shows a Windows File Explorer window with the address bar set to `C:\TH01098 (C:) > ChipRight > SocketVision > config`. The file list shows `config.json`, `handlerFormInfo.json`, and `socketRatioInfo.json`. The `config.json` file is selected. Below the File Explorer, a Notepad window titled `config.json - 記事本` shows the following JSON content:

```
{
  "productName": "2x4(X40Y60)"
}
```



ii. 從 handler 新建 CCD 工作檔

I. 進入 handler · 直接輸入新的工作檔檔名



CRH8516 Ver.20231130-EN02
Build-WaitTime - [CCD.job]

WaitTime	Other1	Other2	CleanPad	Tab 4
0	1			

Socket CCD

Enable Socket CCD

FileName :

修改成要使用的 **CCD** 工作檔，之後切換機台工作檔時會直接載入 **CCD** 工作檔

1. 這裡輸入新的 **CCD** 工作檔 -> 新建且連接 **CCD** 工作檔
2. 這裡輸入已有的 **CCD** 工作檔 -> 連接 **CCD** 工作檔

Ok Apply Cancel

Menu-Bulid Lot

料盤	測試介面
分類	燈號
溫度	速度
瀏覽	動作時間
存檔	返回

II. 開啟 CCD 辨識軟體，修改 socket-based 型號

MMain - Version1.4 - [Login]

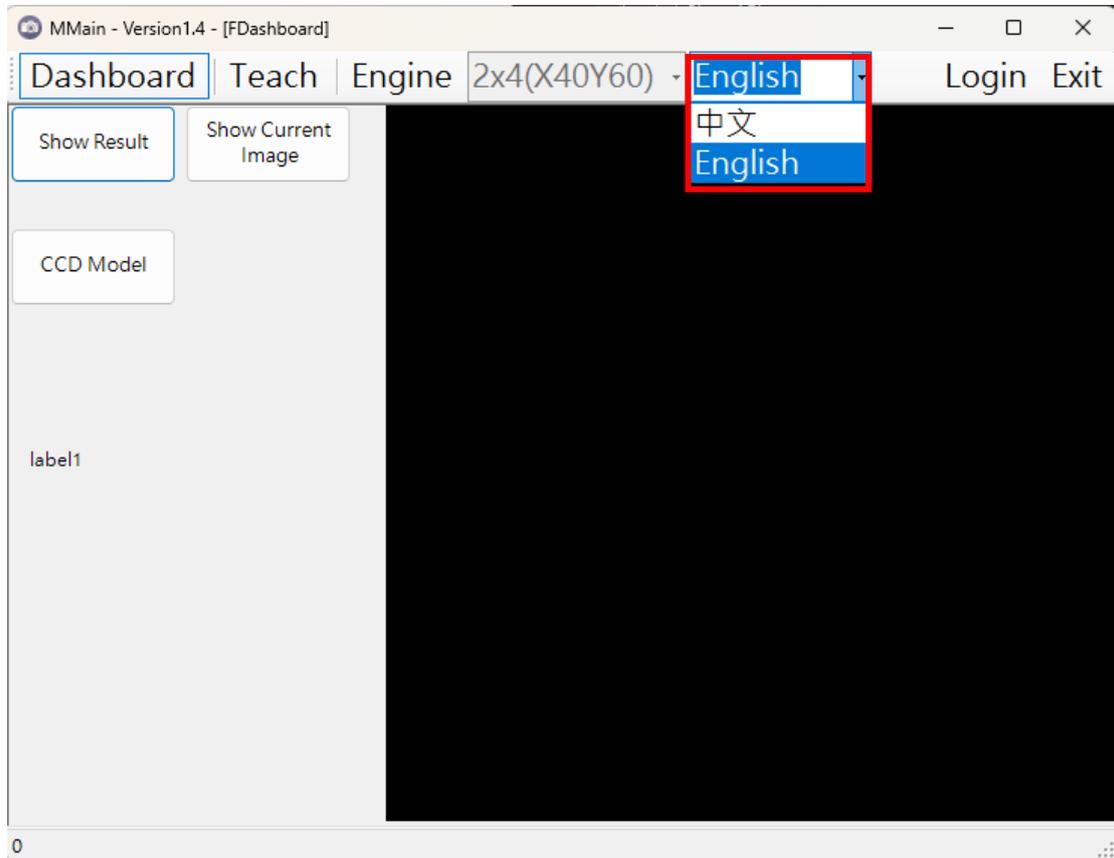
Dashboard | Teach | Engine **2x4(X40Y60)** | English |

Account: 登入 Admin 可以修改紅框處內容

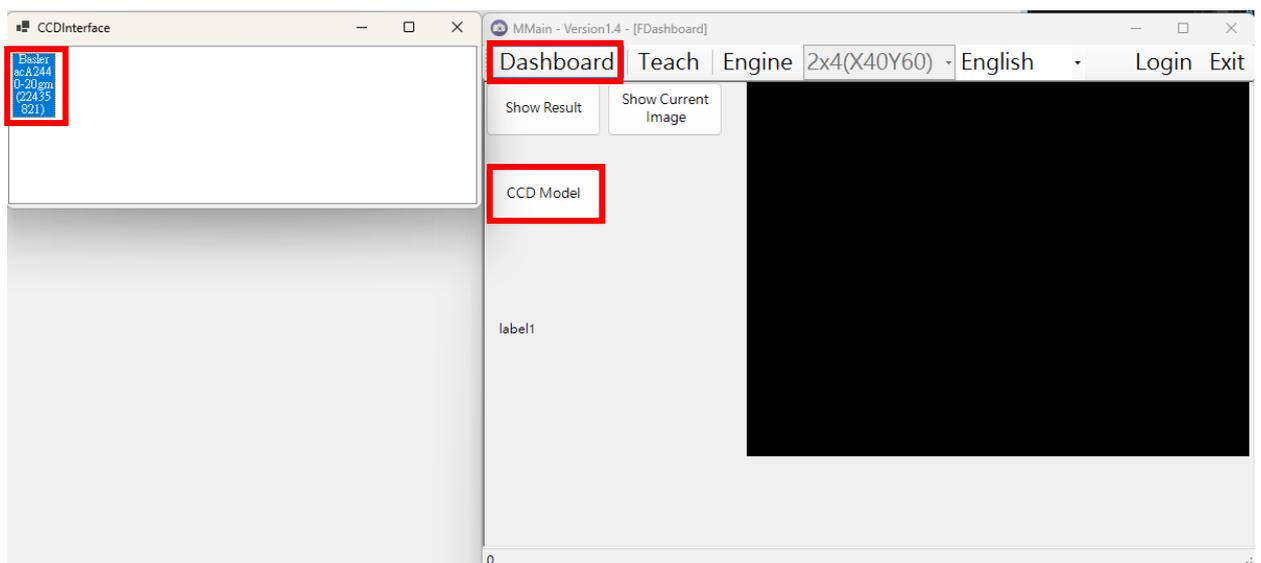
password:

0

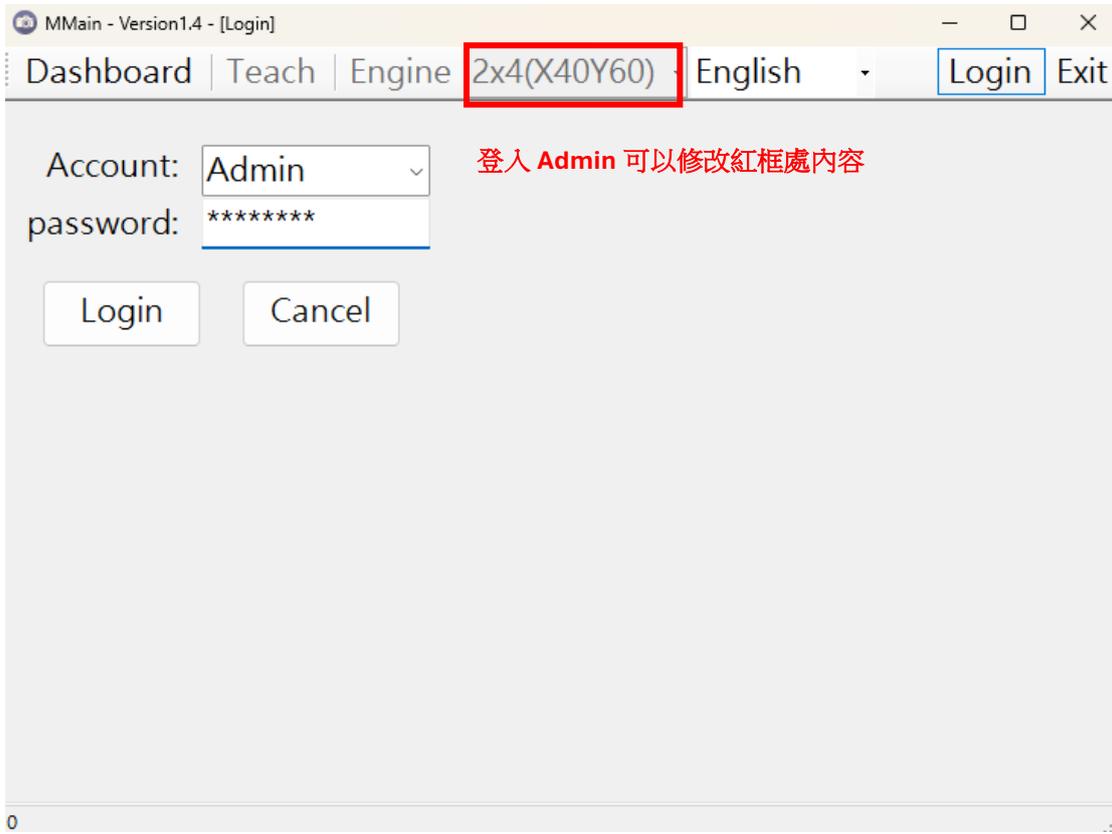
IV. 開啟 CCD 辨識軟體 · 請先切換語言



V. 連接對應的 CCD 型號



VI. 需要先進行登入，這裡有設定兩個權限，Engineer、Admin。



VII. 進入 handler，修改連結的 CCD 工作檔



CRH8516 Ver.20231130-EN02
Build-WaitTime - [CCD.job]

WaitTime	Other1	Other2	CleanPad	Tab 4
0	1			

Socket CCD

Enable Socket CCD

FileName :

Ok Apply Cancel

Menu-Bulid Lot	
料盤	測試介面
分類	燈號
溫度	速度
瀏覽	動作時間
存檔	返回

CRH8516 Ver.20231130-EN02
Build-WaitTime - [CCD.job]

WaitTime	Other1	Other2	CleanPad	Tab 4
0	1			

Socket CCD

Enable Socket CCD

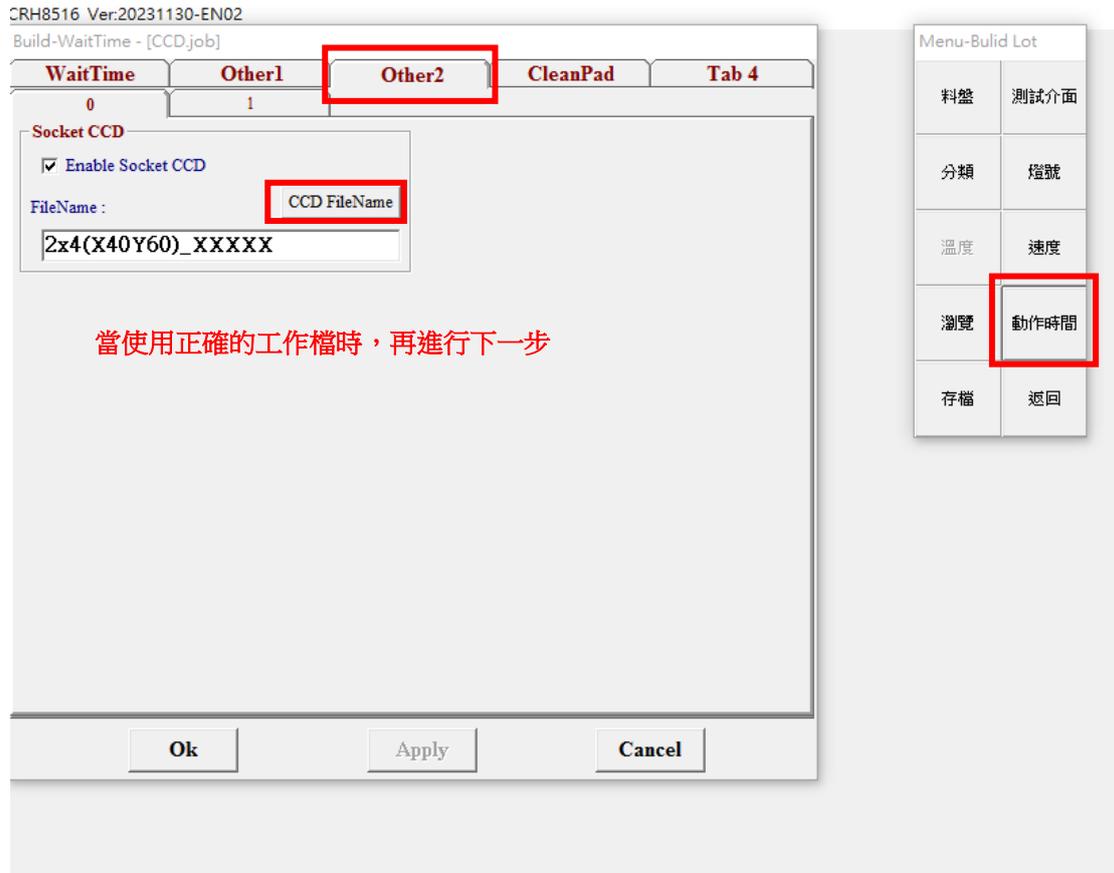
FileName :

修改成要使用的 CCD 工作檔，之後切換機台
工作檔時會直接載入 CCD 工作檔

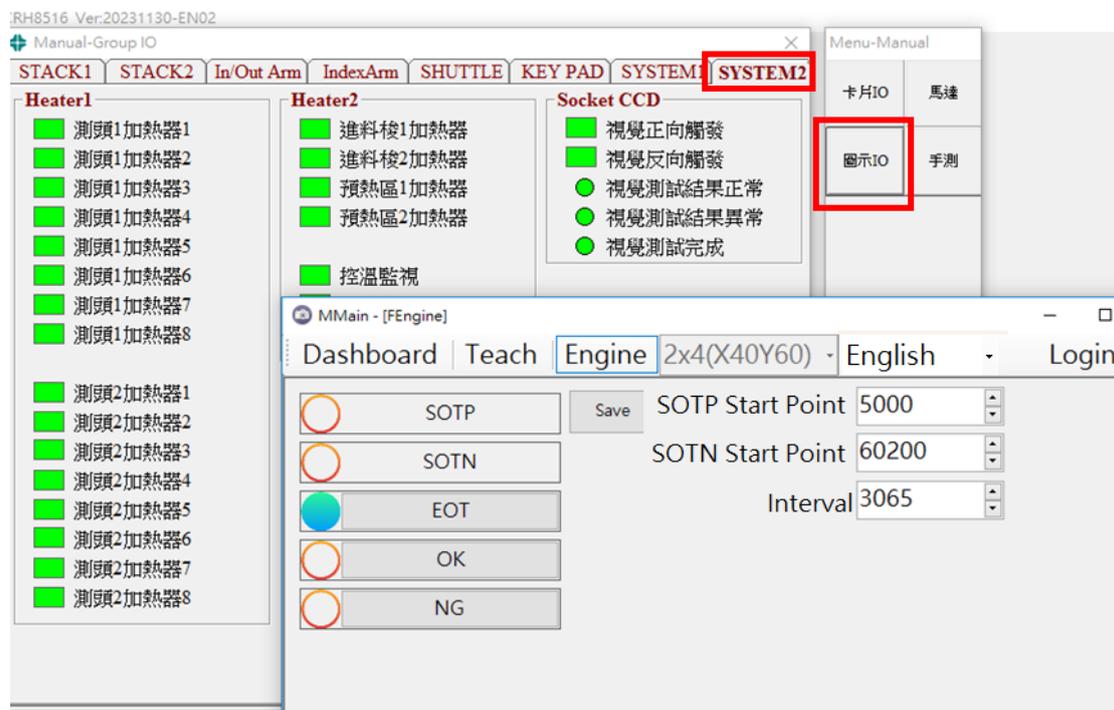
Ok Apply Cancel

Menu-Bulid Lot	
料盤	測試介面
分類	燈號
溫度	速度
瀏覽	動作時間
存檔	返回





VIII. 查看 I/O 設定是否正確



Manual-Group IO

STACK1 STACK2 In/Out Arm IndexArm SHUTTLE KEY PAD SYSTEM1 SYSTEM2

Heater1
測頭1加熱器1
測頭1加熱器2
測頭1加熱器3
測頭1加熱器4
測頭1加熱器5
測頭1加熱器6
測頭1加熱器7
測頭1加熱器8

Heater2
進料梭1加熱器
進料梭2加熱器
預熱區1加熱器
預熱區2加熱器
控溫監視

Socket CCD
■ 視覺正向觸發
■ 視覺反向觸發
● 視覺測試結果正常
● 視覺測試結果異常
● 視覺測試完成

Menu-Manual
卡片IO 馬達
圖示IO 手測

MMain - [FEngine]
Dashboard | Teach Engine 2x4(X40Y60) - English Login

SOTP Start Point 5000
SOTN Start Point 60200
Interval 3065

SOTP
SOTN
EOT
OK
NG

Manual-Group IO

STACK1 STACK2 In/Out Arm IndexArm SHUTTLE KEY PAD SYSTEM1 SYSTEM2

Heater1
測頭1加熱器1
測頭1加熱器2
測頭1加熱器3
測頭1加熱器4
測頭1加熱器5
測頭1加熱器6
測頭1加熱器7
測頭1加熱器8

Heater2
進料梭1加熱器
進料梭2加熱器
預熱區1加熱器
預熱區2加熱器
控溫監視

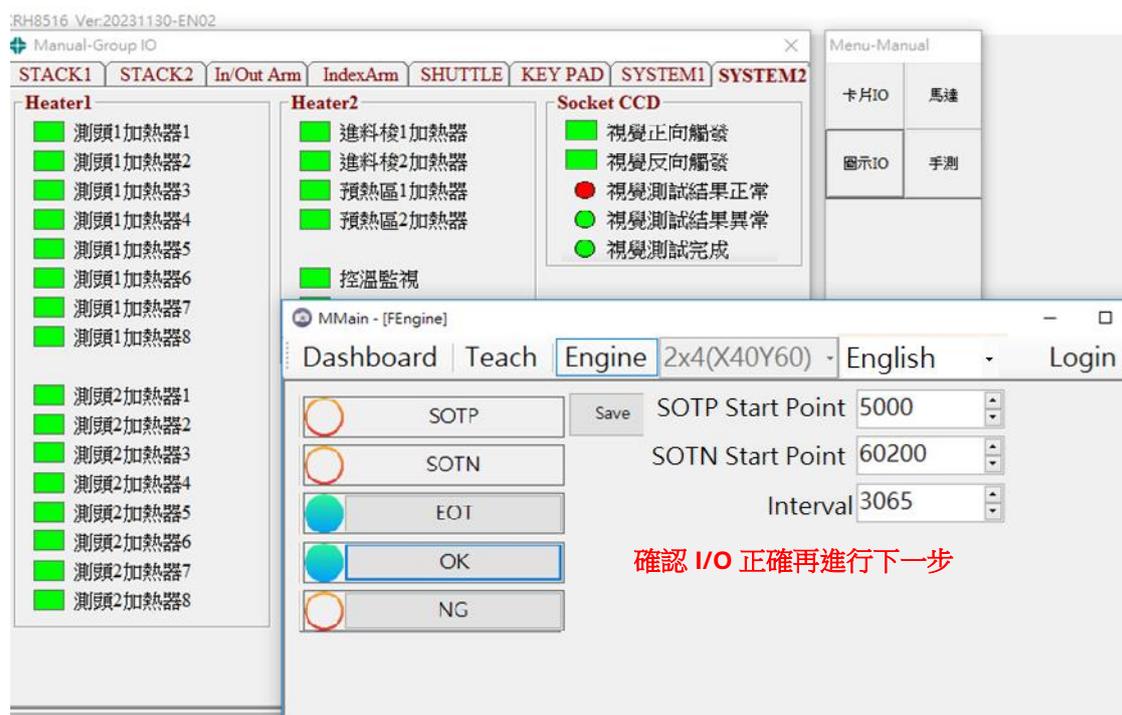
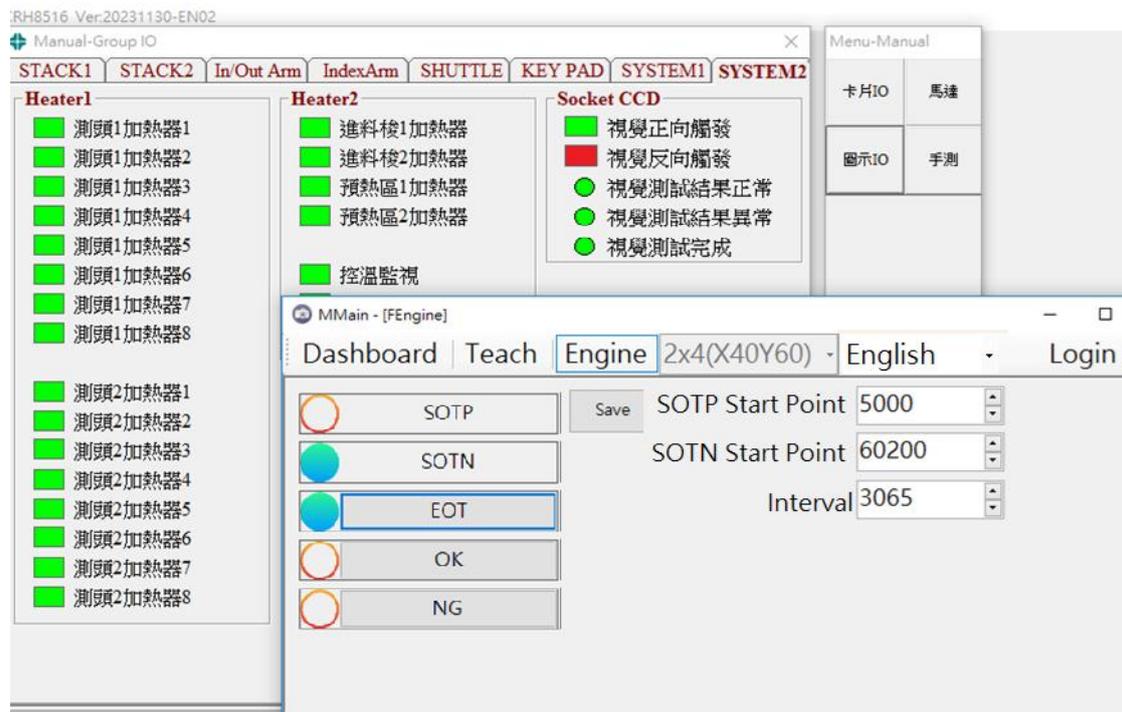
Socket CCD
■ 視覺正向觸發
■ 視覺反向觸發
● 視覺測試結果正常
● 視覺測試結果異常
● 視覺測試完成

Menu-Manual
卡片IO 馬達
圖示IO 手測

MMain - [FEngine]
Dashboard | Teach Engine 2x4(X40Y60) - English Login

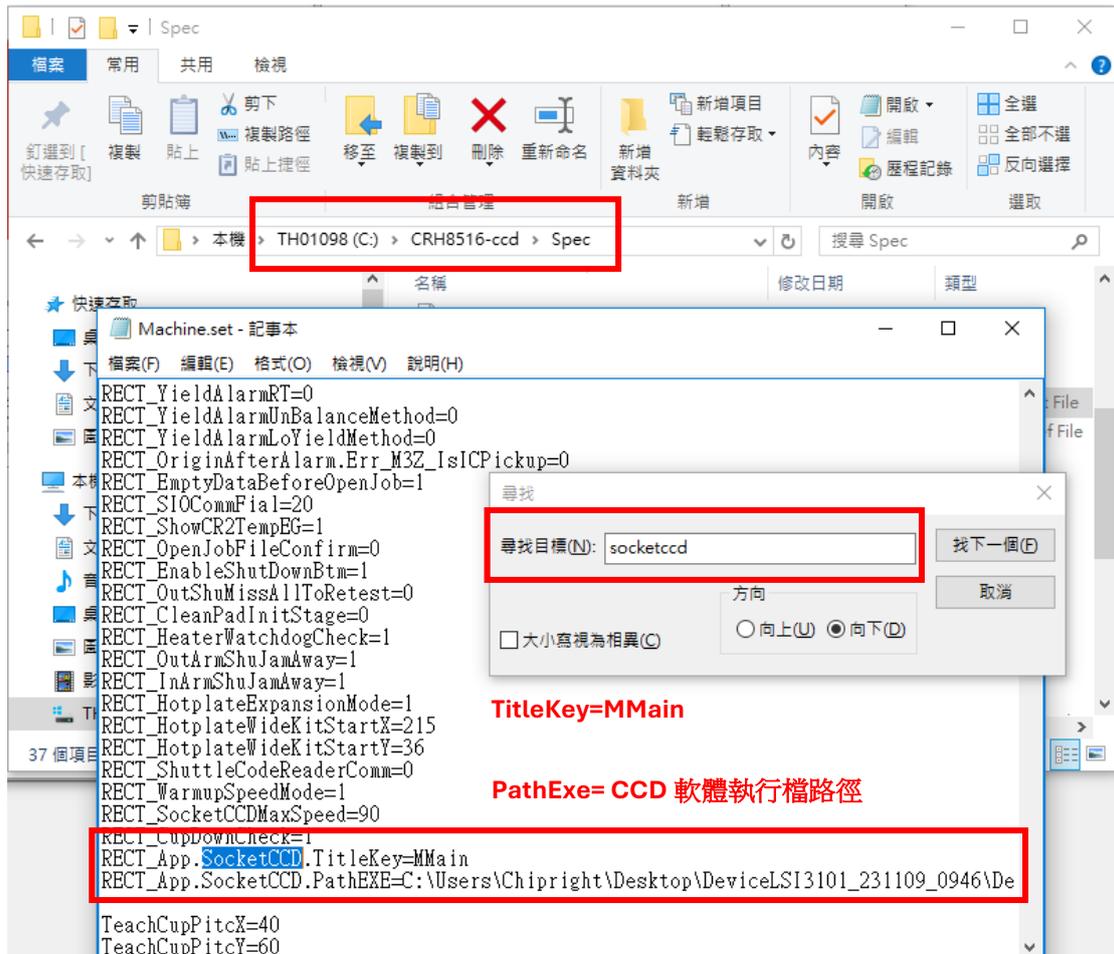
SOTP Start Point 5000
SOTN Start Point 60200
Interval 3065

SOTP
SOTN
EOT
OK
NG



IX. 確認 Handler 的 CCD 按鈕是否連接正確的路徑

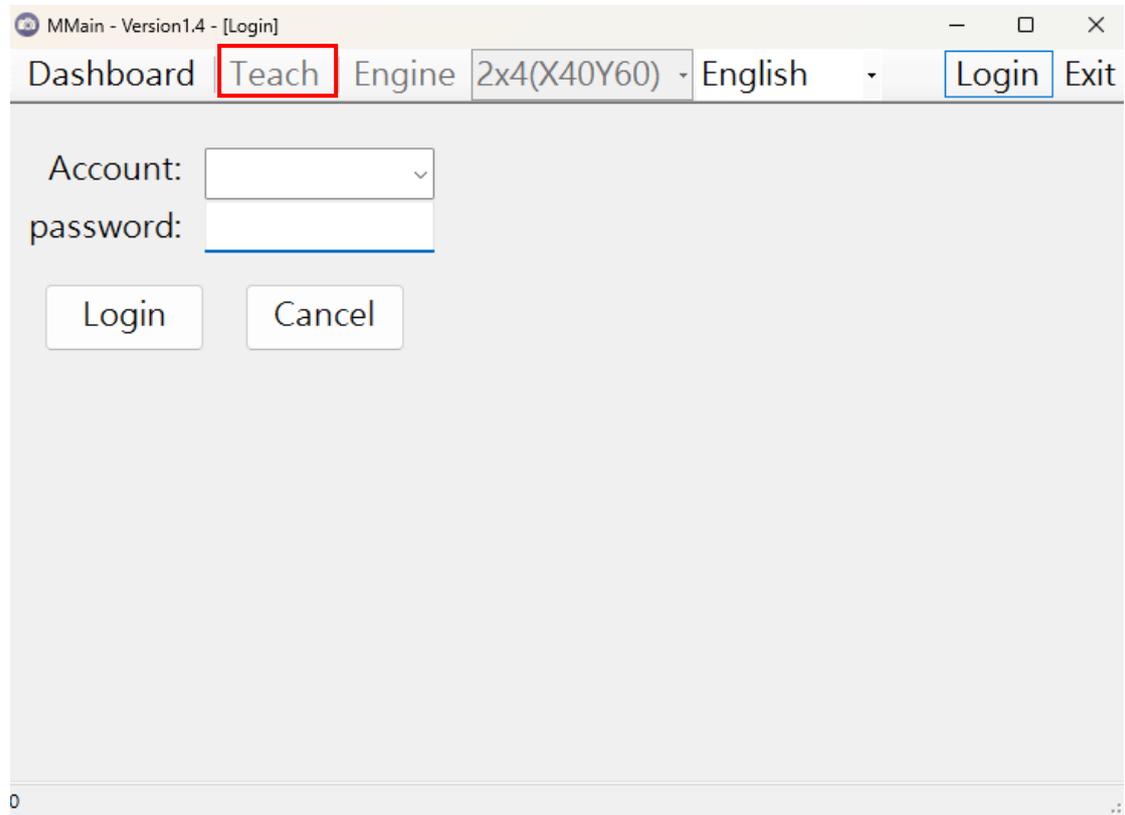
(注意:如果這裡有修改, 需要重啟 handler 程式)



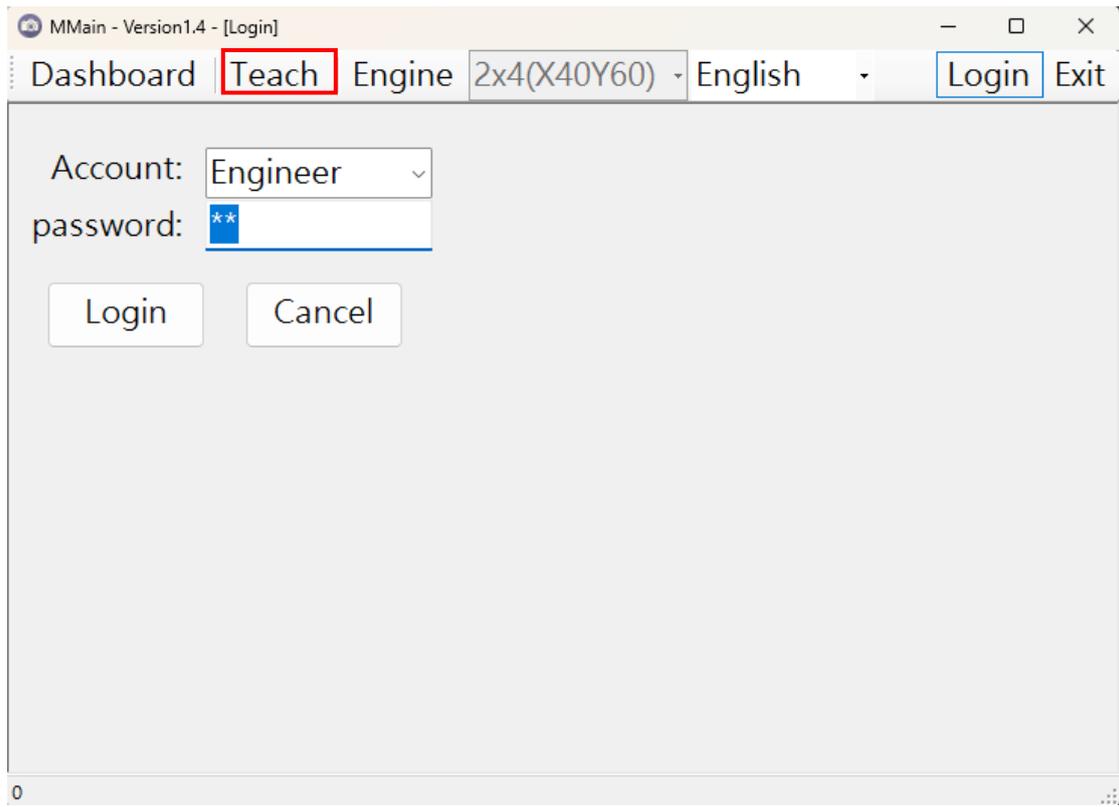
訓練步驟

登入

需要先登入才可以進入 Teach 頁面

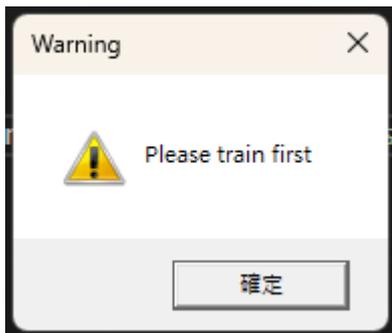


The screenshot shows a software window titled "MMain - Version1.4 - [Login]". The window has a menu bar with the following items: "Dashboard", "Teach" (highlighted with a red box), "Engine", "2x4(X40Y60)", "English", and "Login" (highlighted with a blue box). There is also an "Exit" button. Below the menu bar, there are two input fields: "Account:" with a dropdown arrow and "password:". Below these fields are two buttons: "Login" and "Cancel". The window title bar includes standard minimize, maximize, and close buttons.



進入 TEACH 頁面進行訓練

- I. 先移動馬達



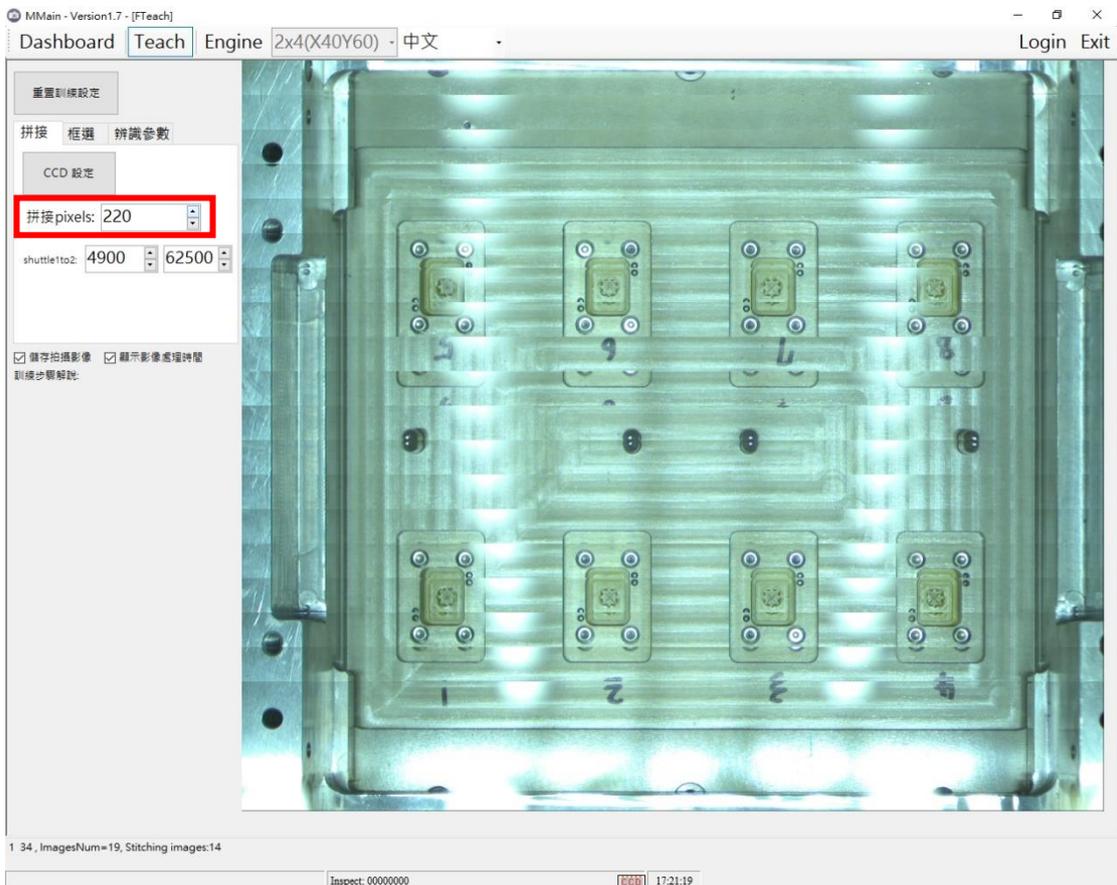
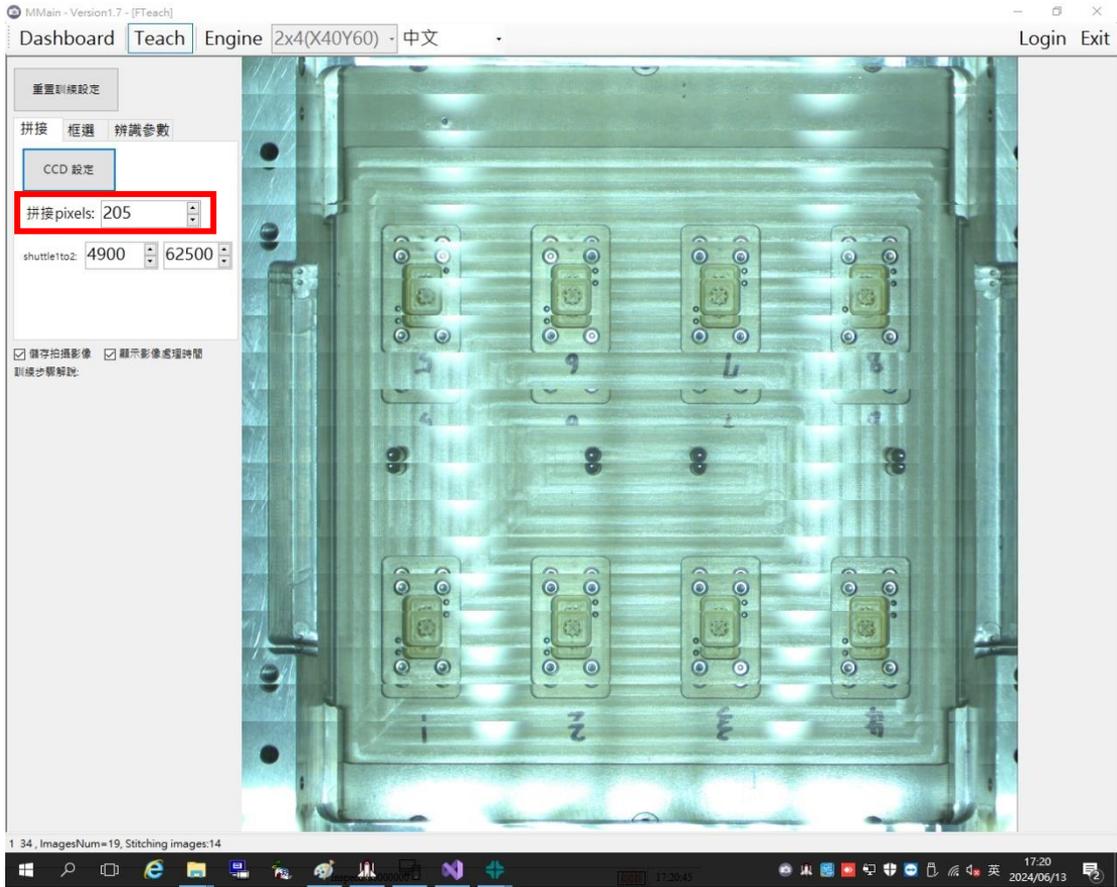
- II. 需要先關閉提示視窗才可以看到拼接結果

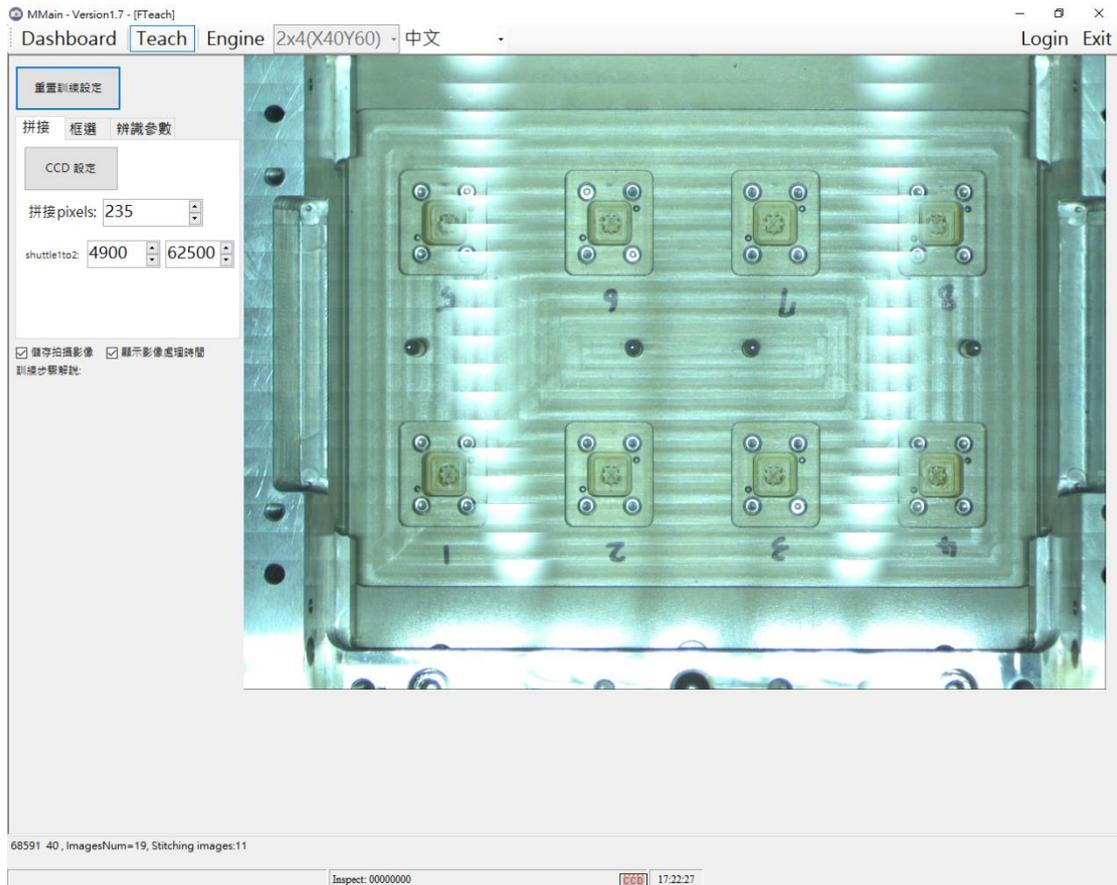


III. 拼接設定區域

甲、 可以看到**拼接結果比例**不正確，調整「拼接 pixels」

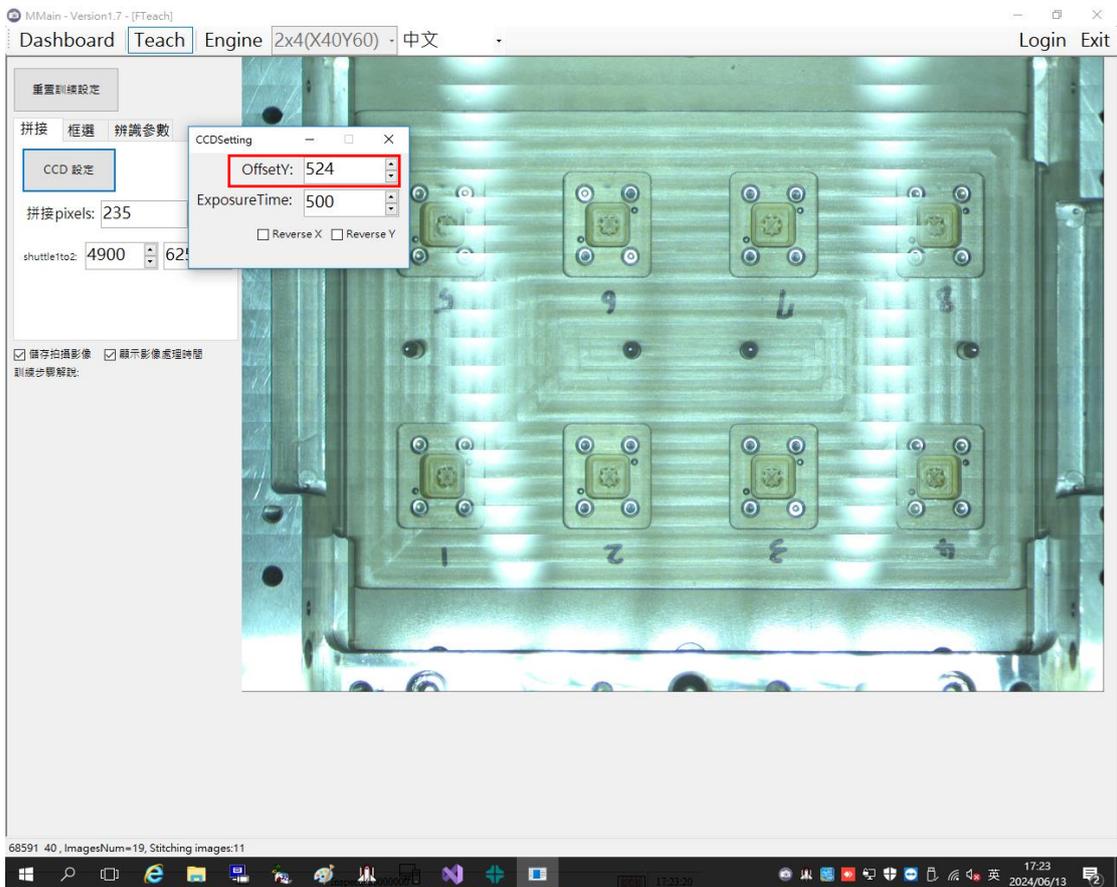
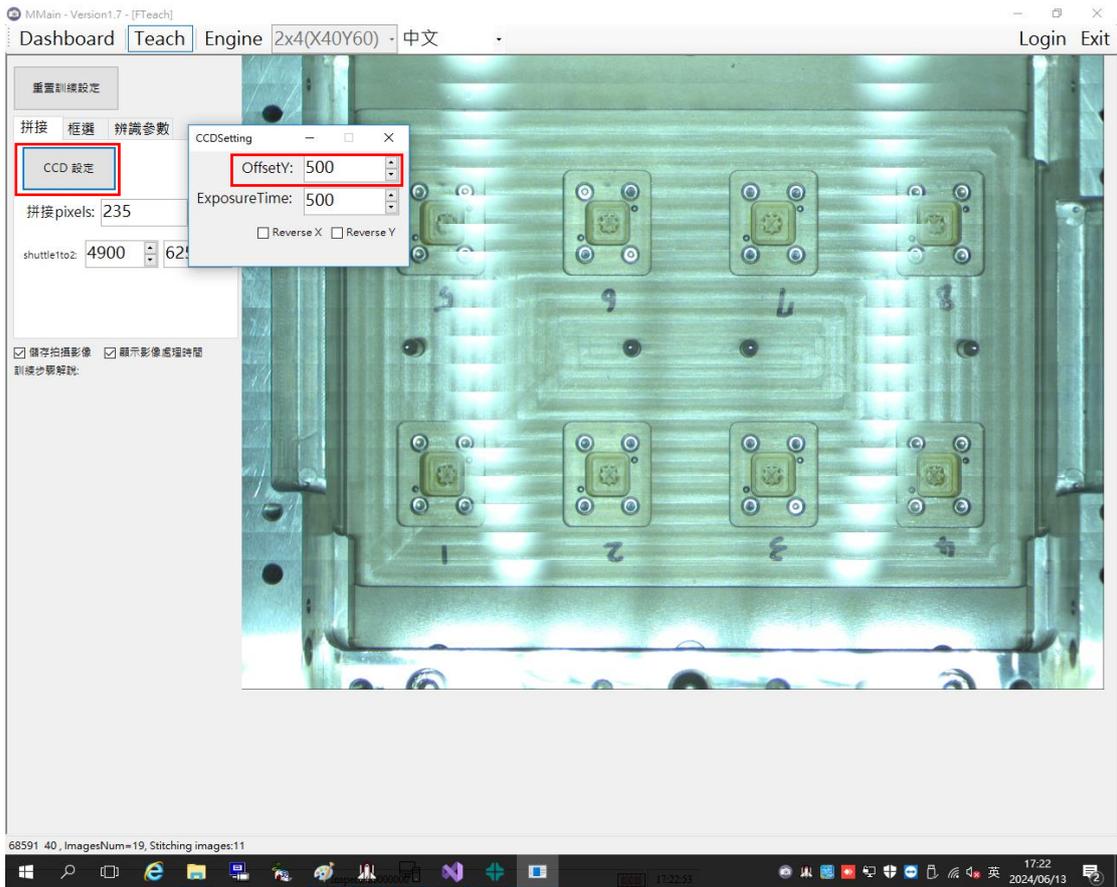
可以即時看到拼接結果



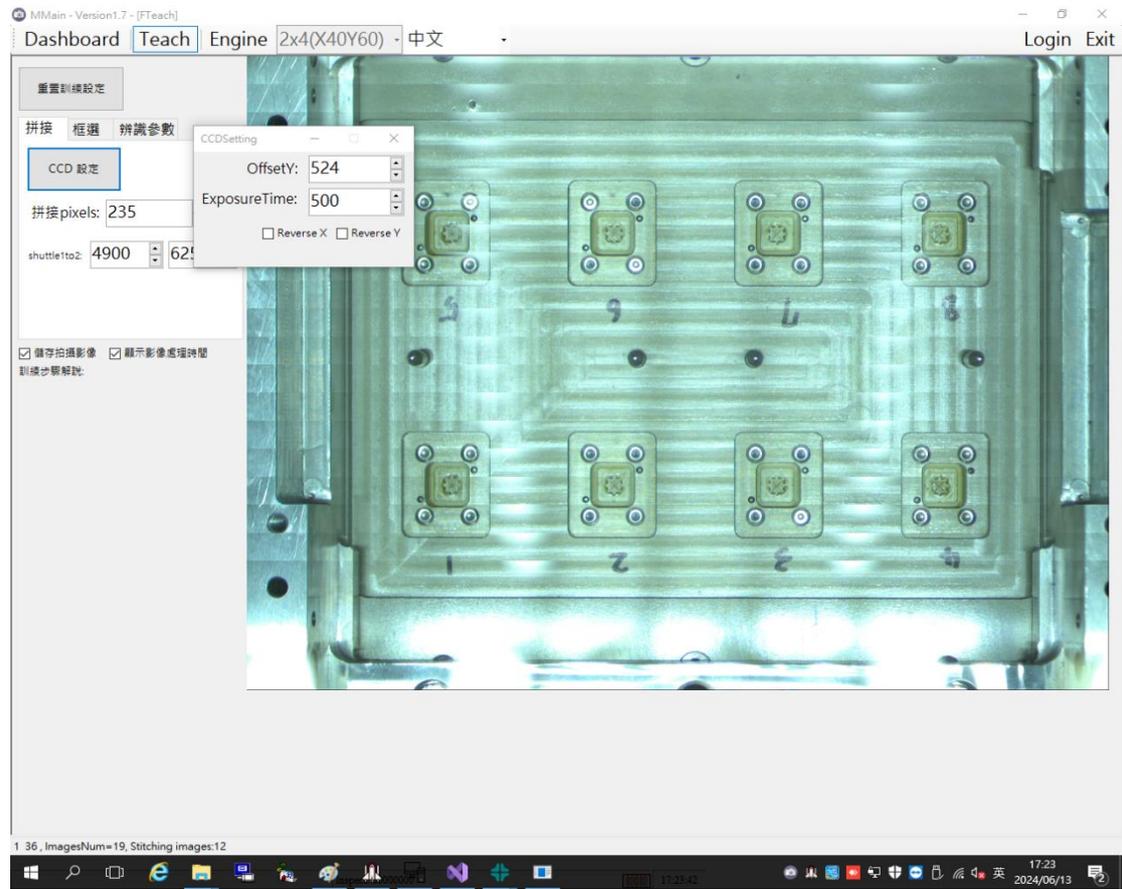


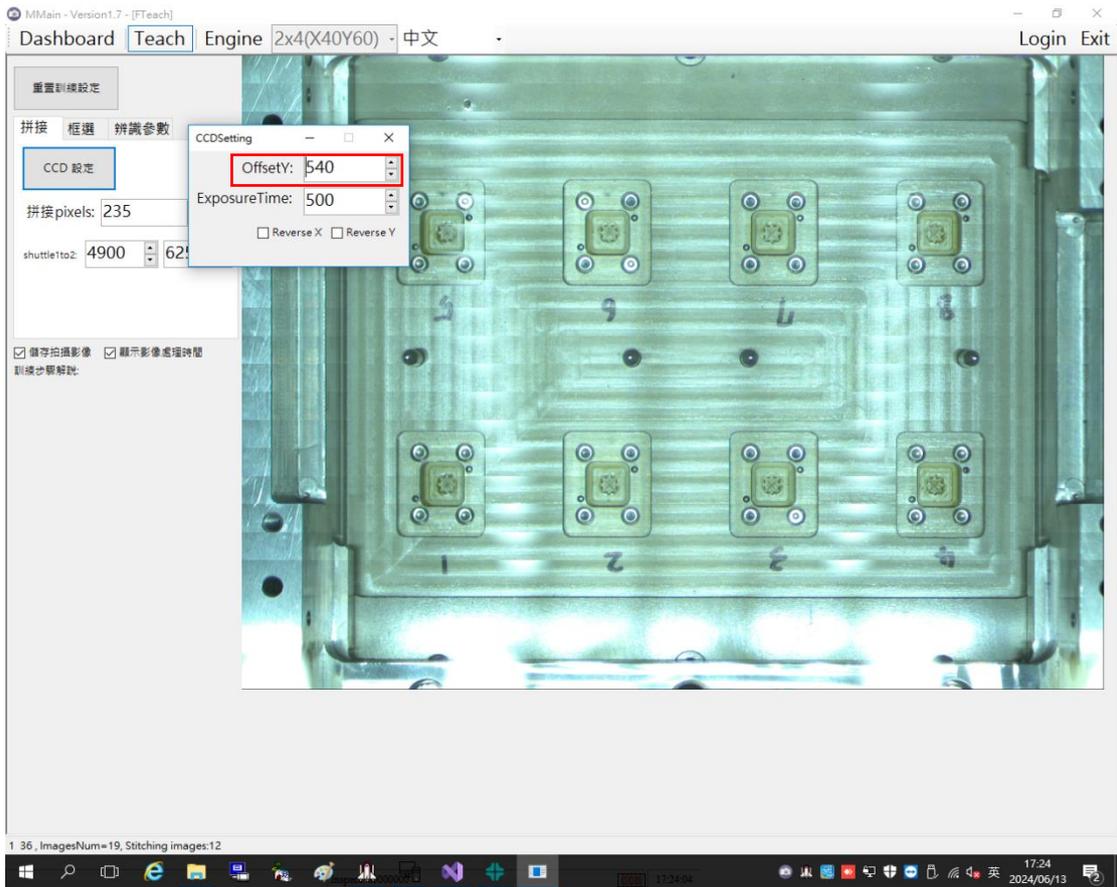
乙、可以明顯看到有一條一條的拼接，這裡調整 OffsetY，儘量使打光在一張的圖像中間

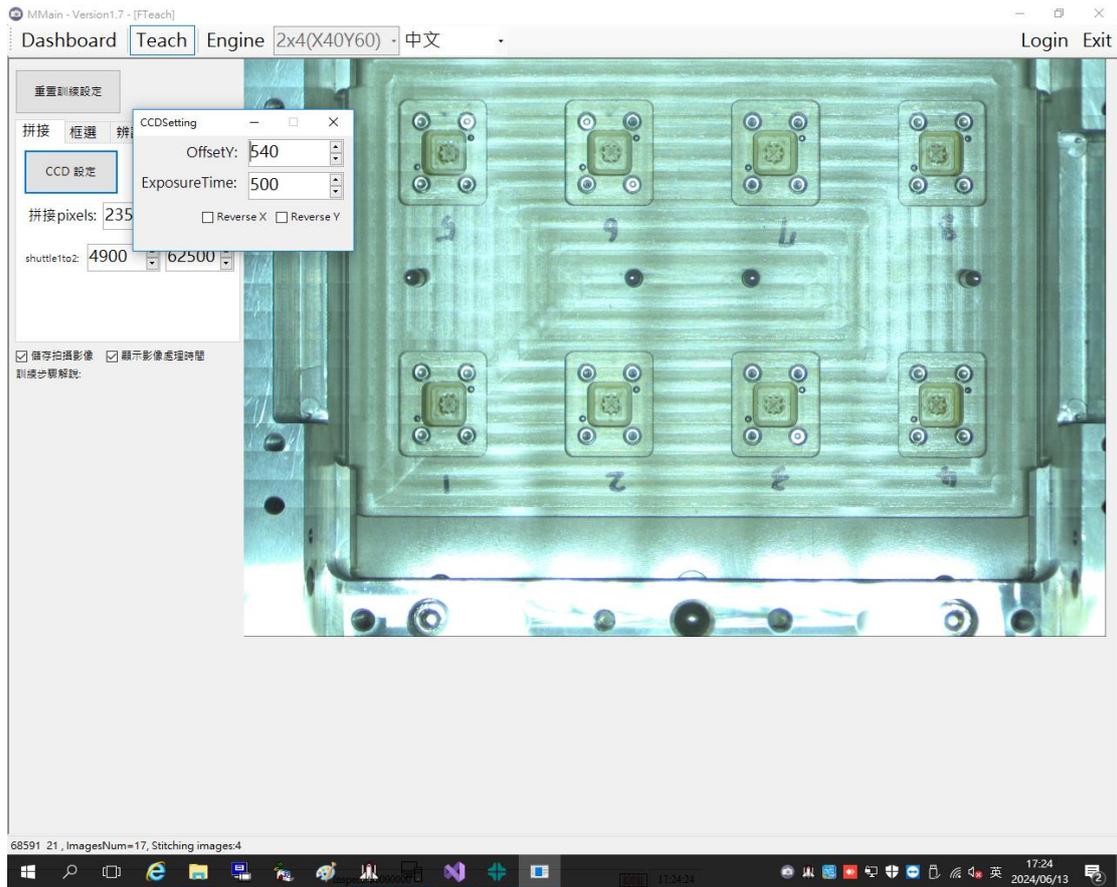
注意:擷取 ROI 的位置有可能會被機構擋住 or 過度曝光，請務必調整好此參數



移動馬達看拼接結果







可以多次移動馬達，確認是否有無被機構遮擋到



IV. 框選訓練區域

甲、點選「顯示訓練區域」進行框選。

點選「重置訓練設定」將重置全部框選訓練設定。

MMain - Version1.7 - [Teach] Dashboard Teach Engine 2x4(X40Y60) - 中文 Login Exit

重置訓練設定

拼接 框選 辨識參數

Site數量: 8 Auto Train

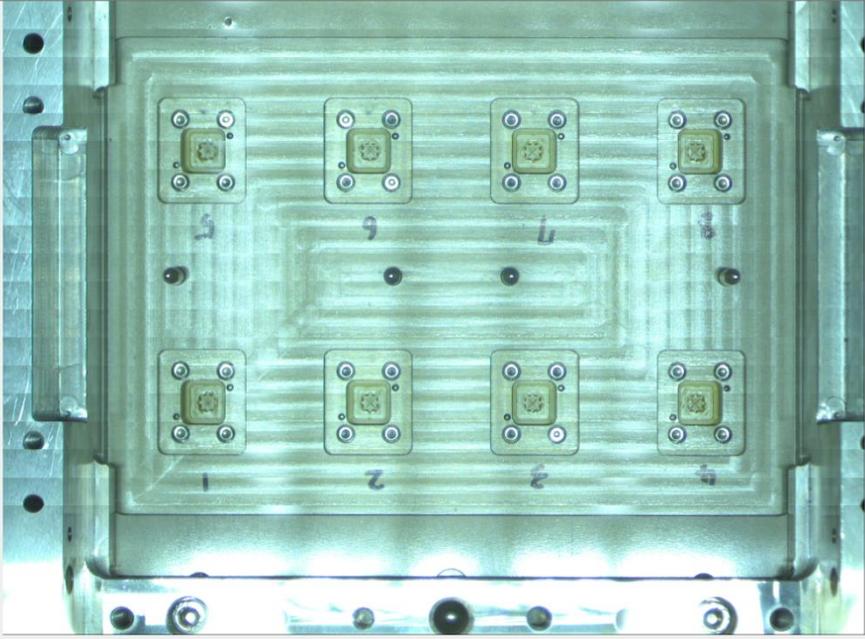
顯示訓練區域 保存訓練設定

sample大小: 105 105

Zoom out

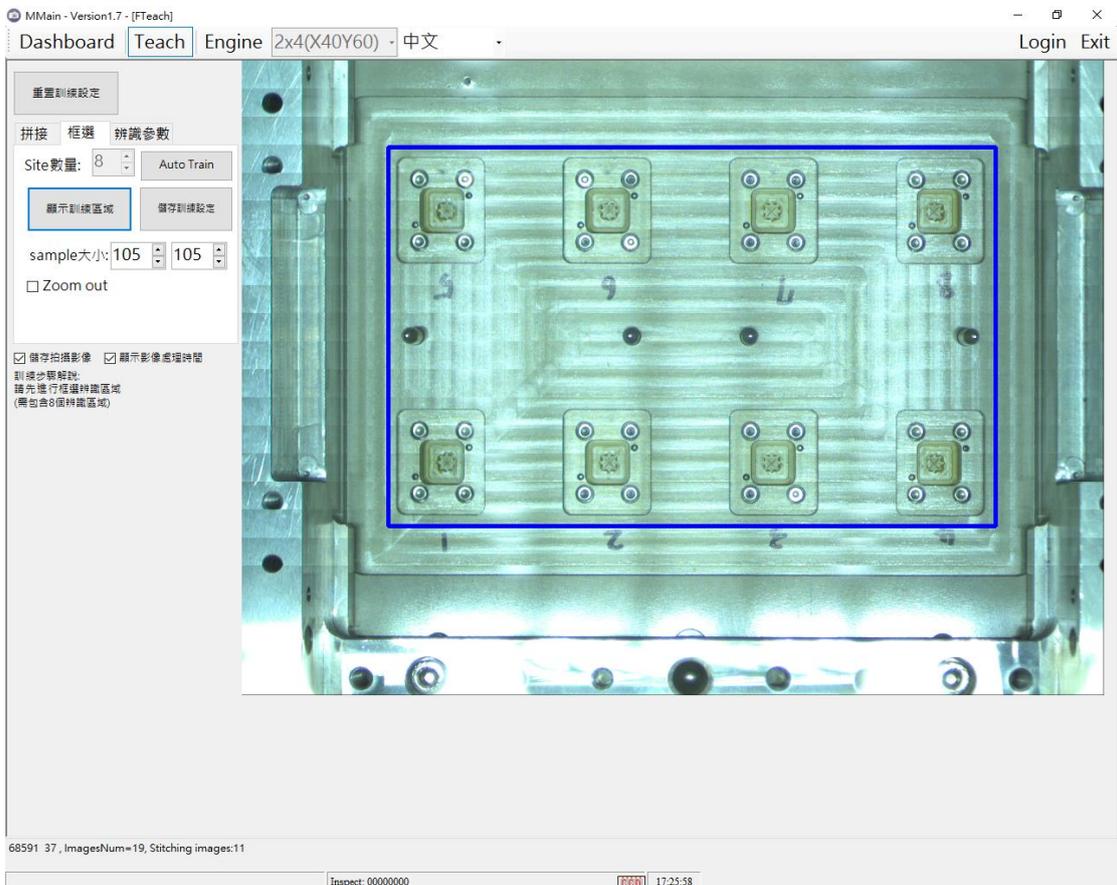
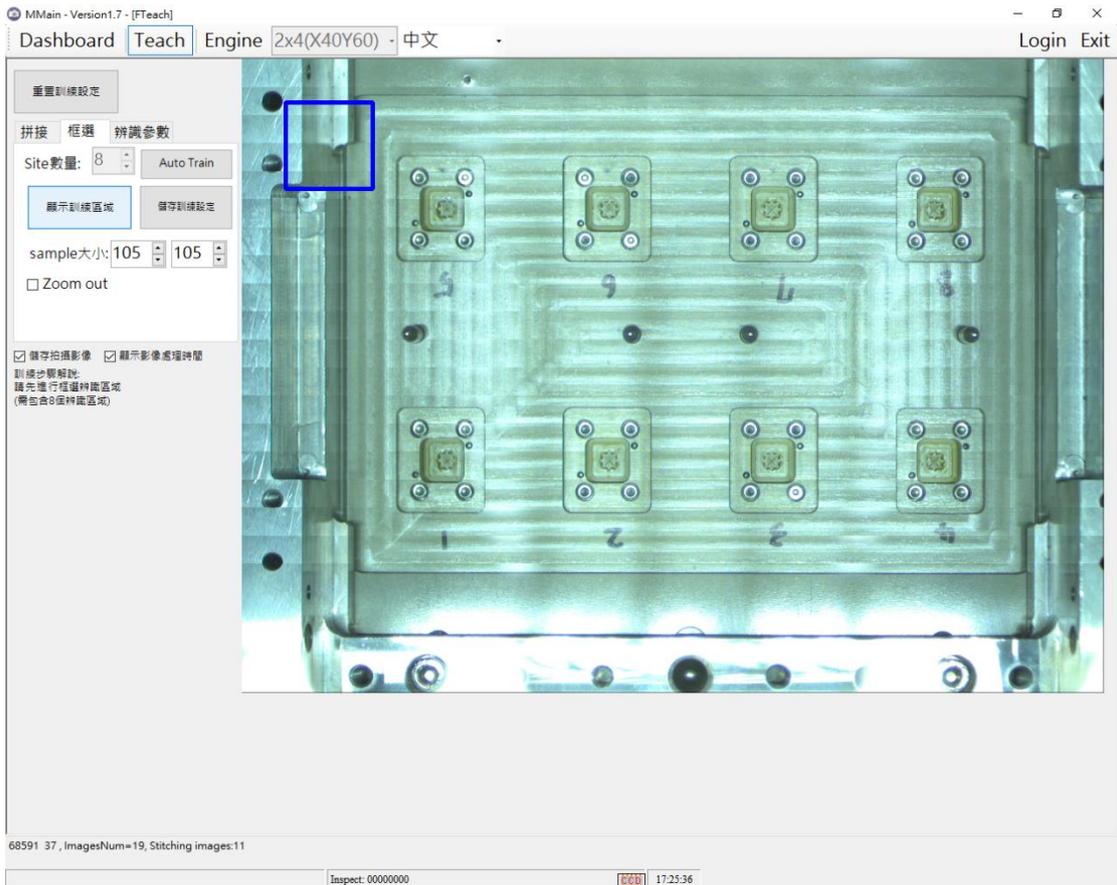
儲存拍攝影像 顯示影像處理時間

訓練步驟解說:

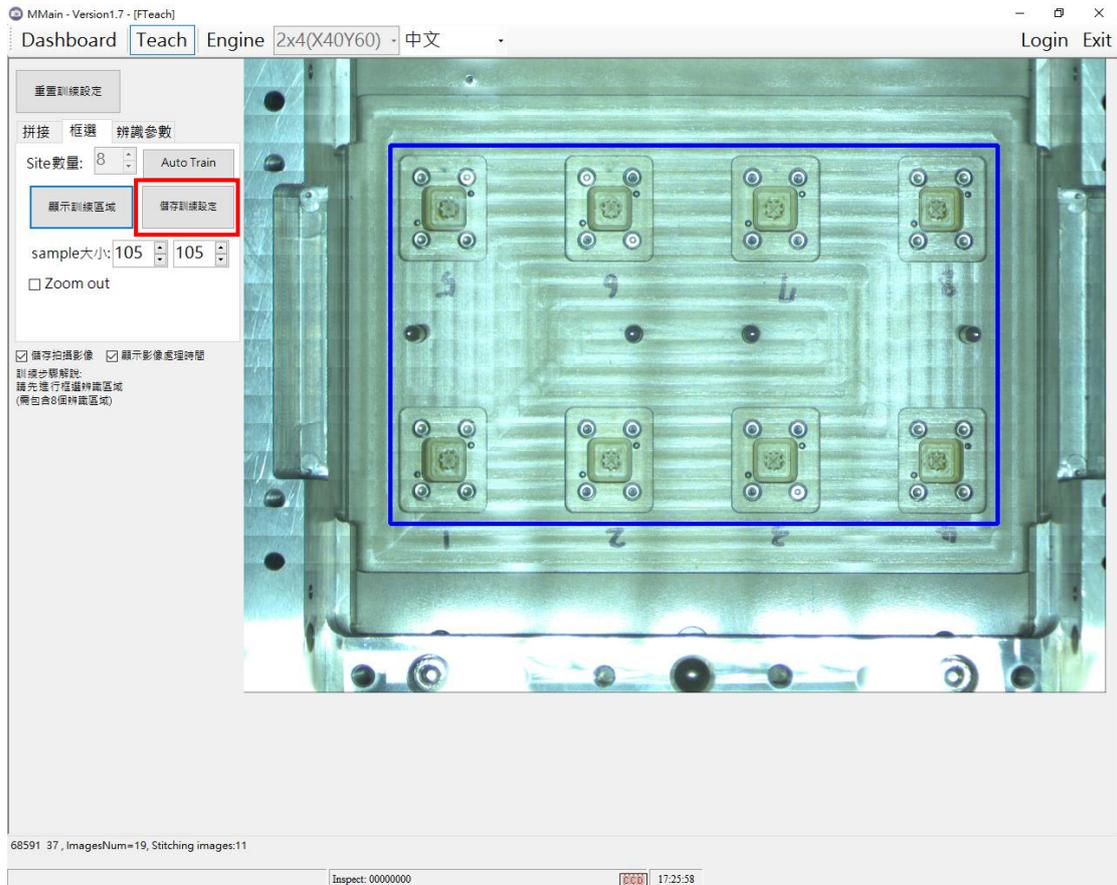


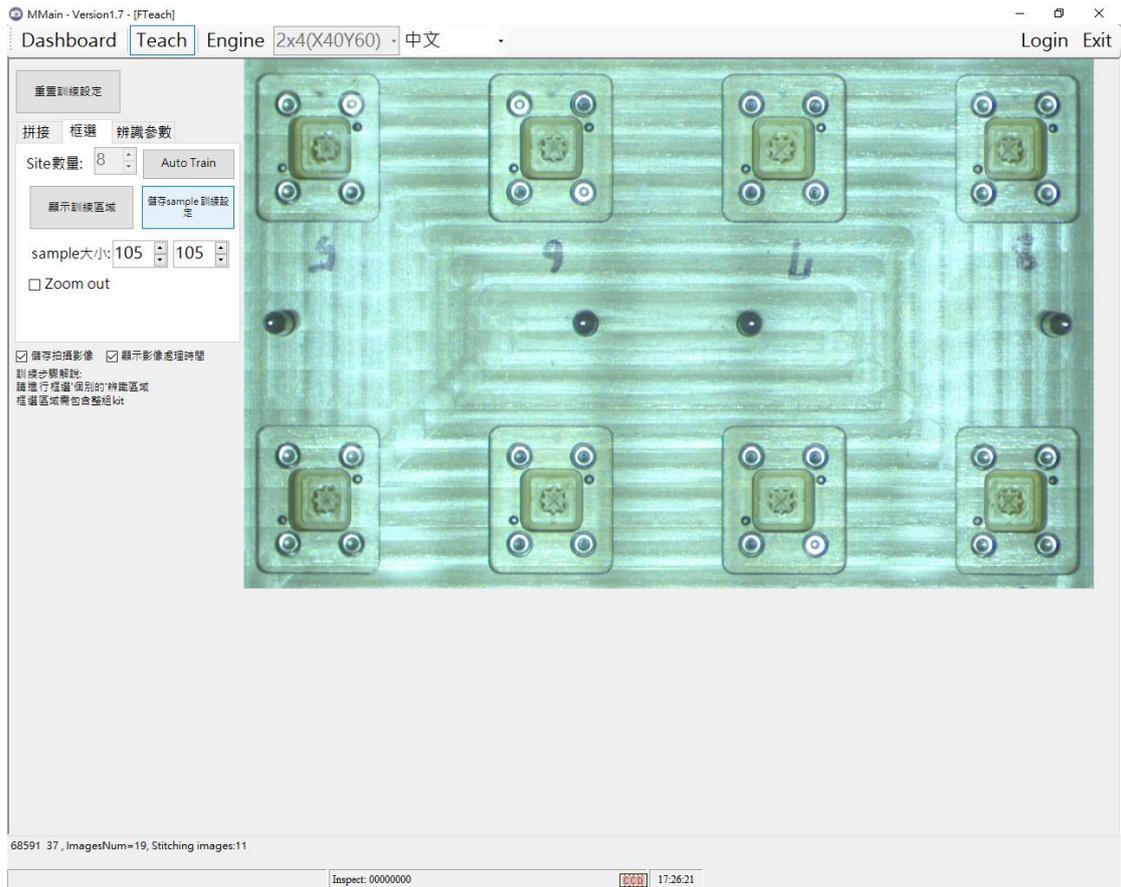
68591 37, ImagesNum=19, Stitching images:11

Inspect: 00000000 ECHO 17:25:24



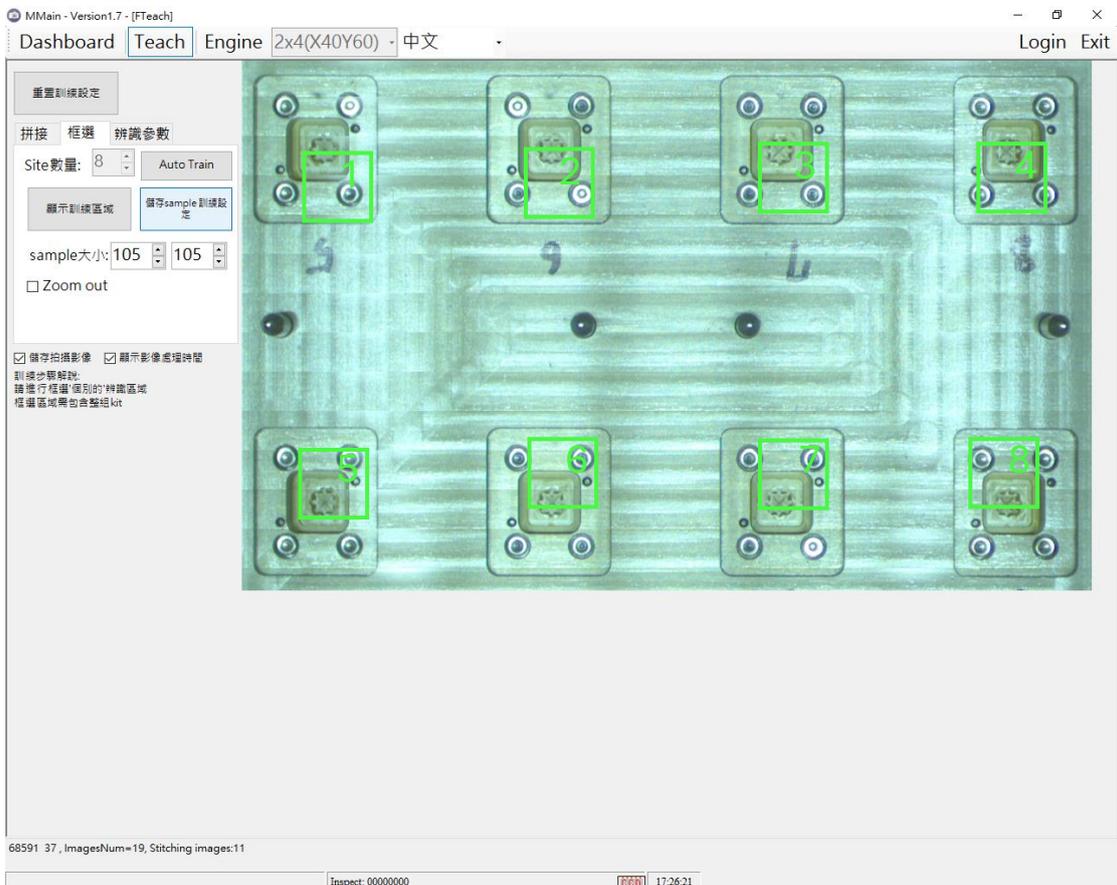
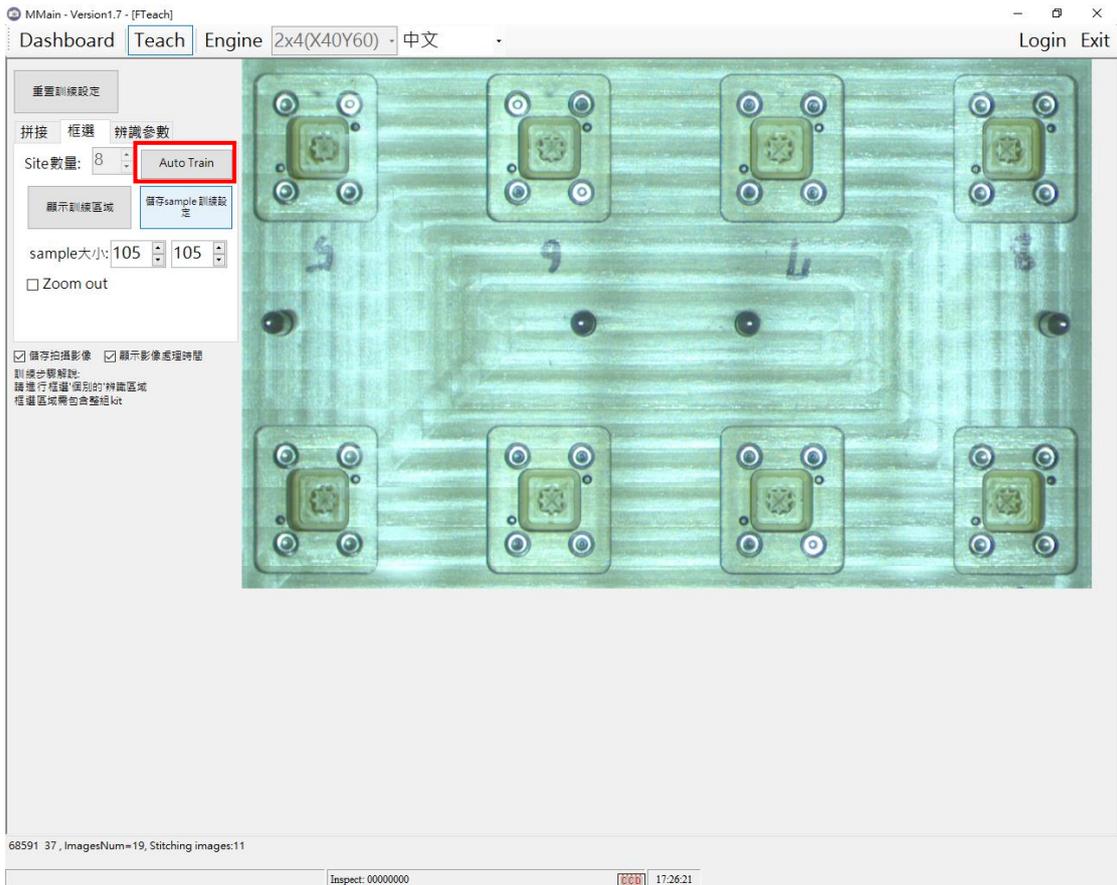
乙、框選完後點選「儲存訓練設定」。



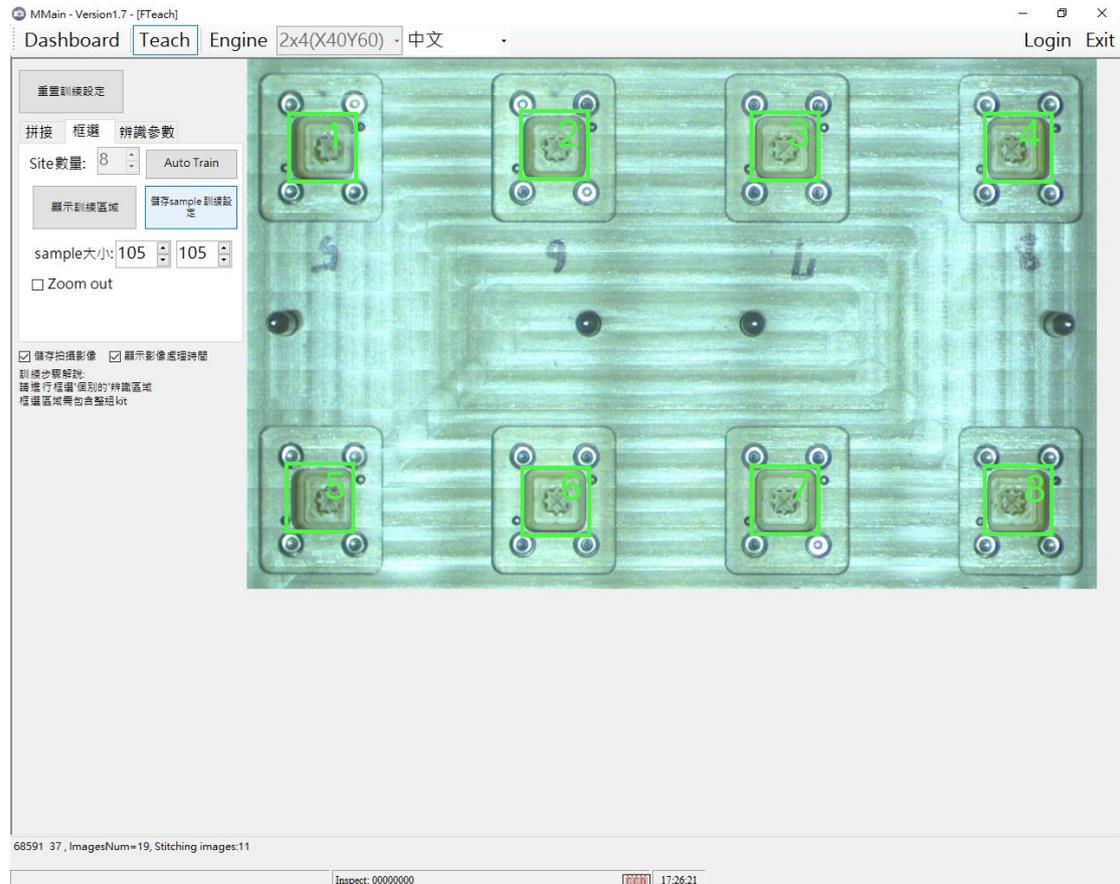


丙、框選 sample 訓練區域

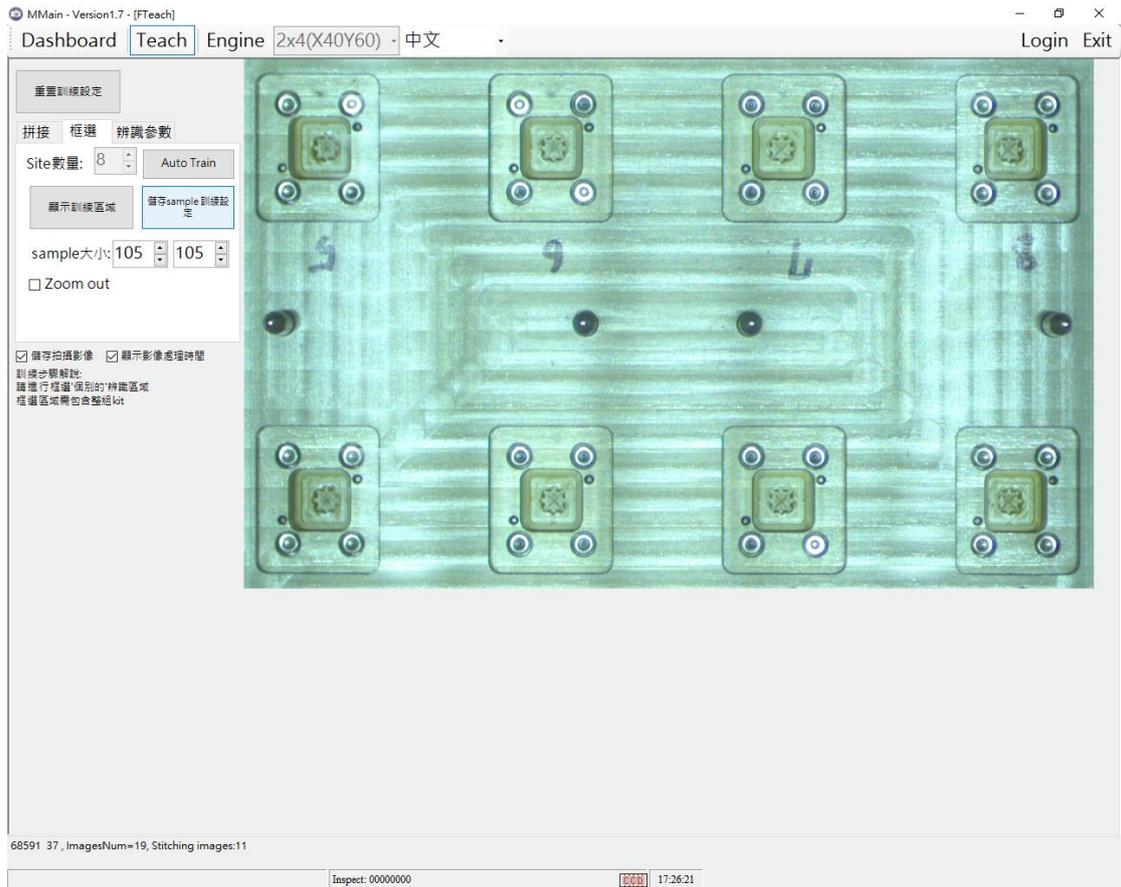
1. Auto Train



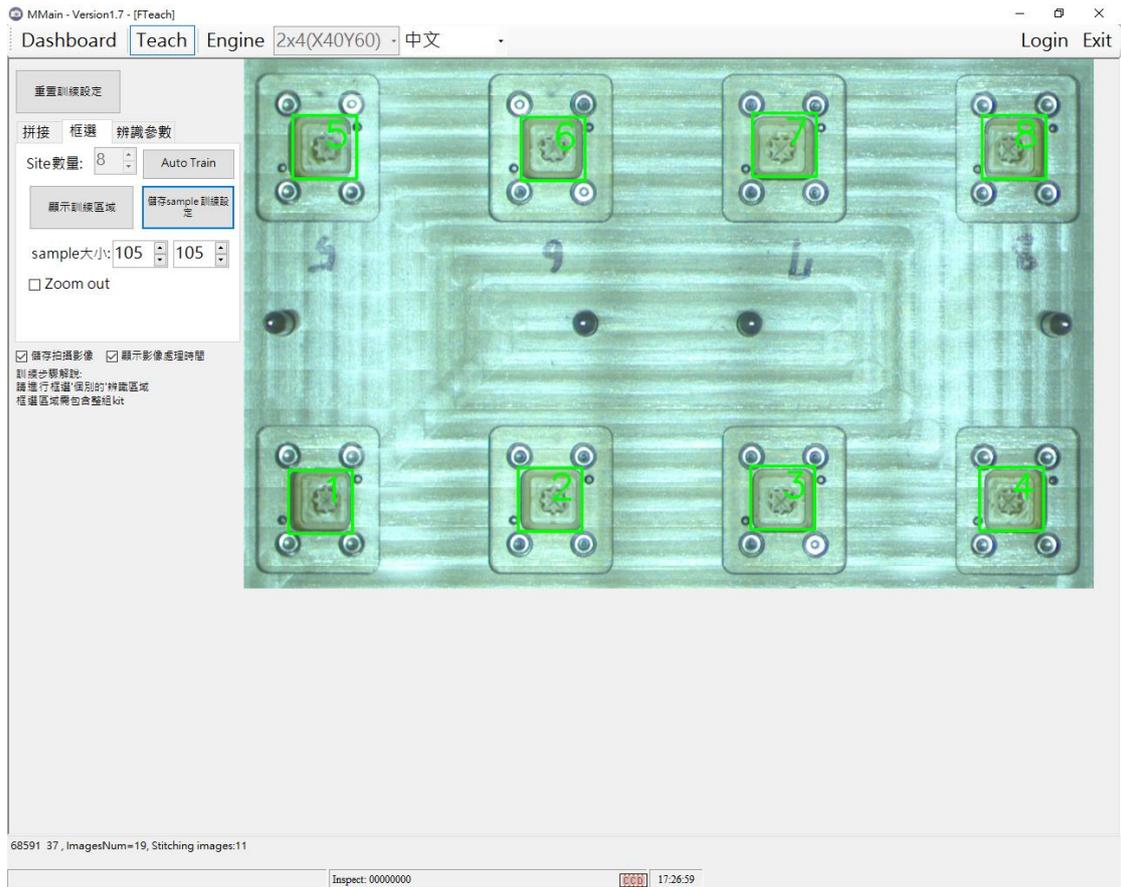
將綠框拉至 sample 上



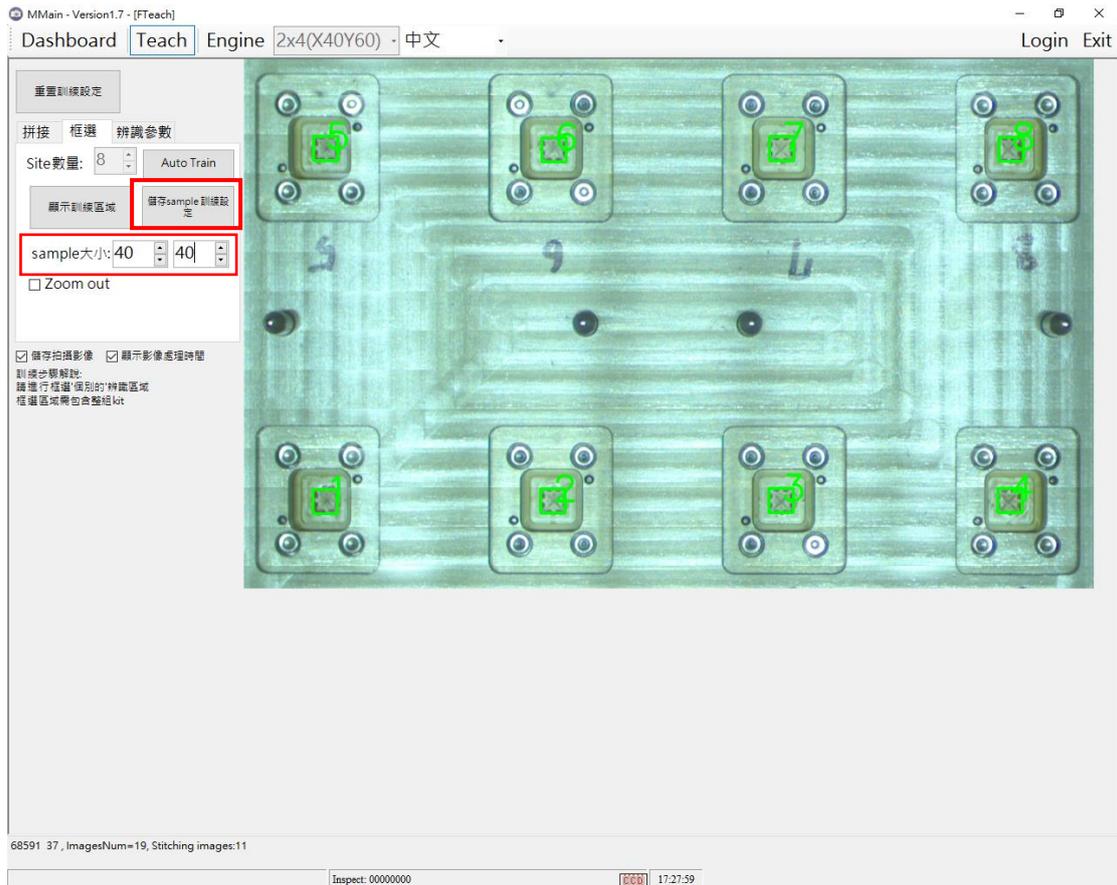
2. 手動點選 samples



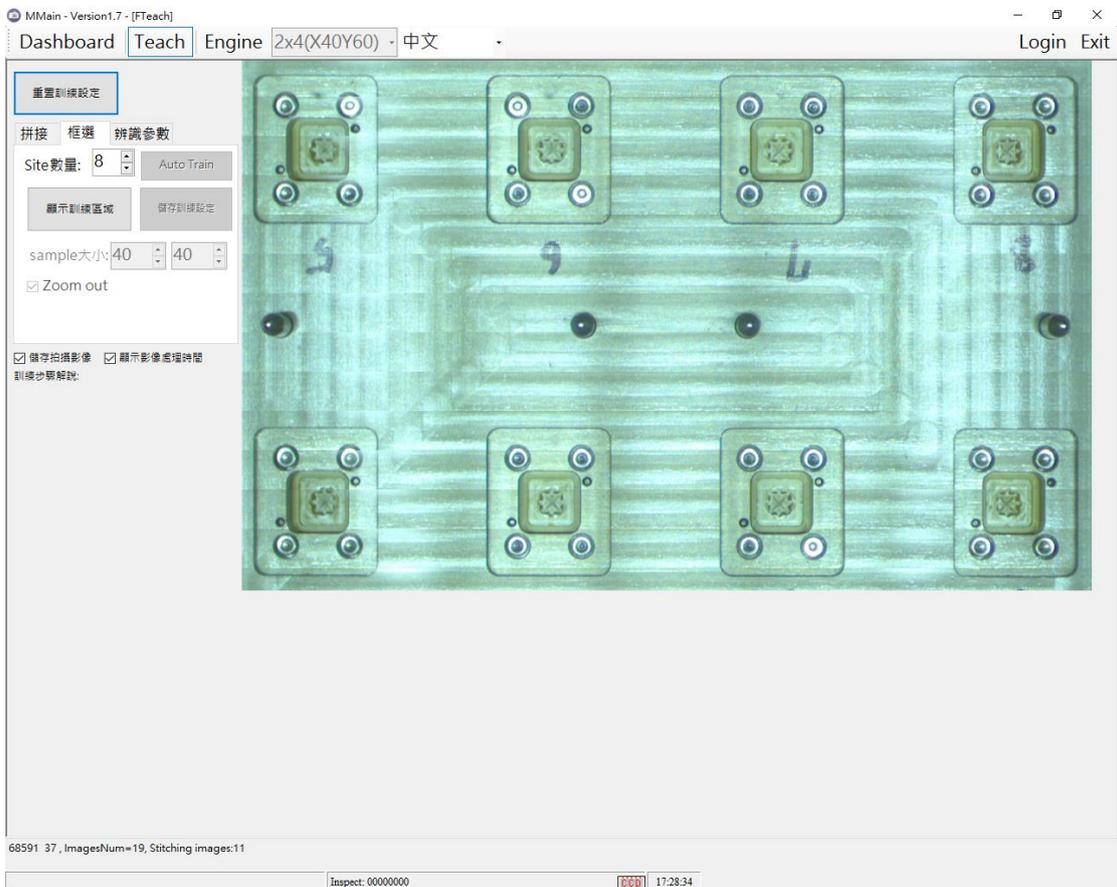
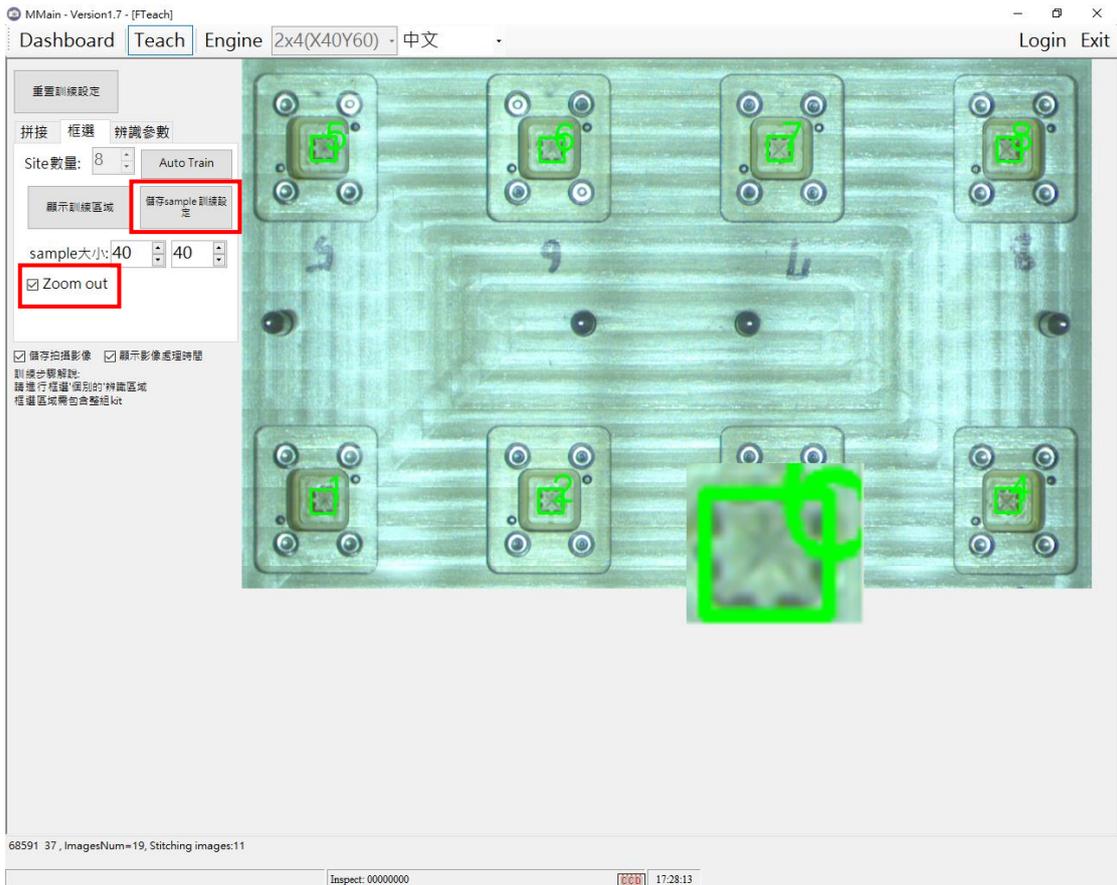
點擊 sample 中心



丁、調整 sample 大小。調整完後，點選「儲存 Sample 訓練設定」。



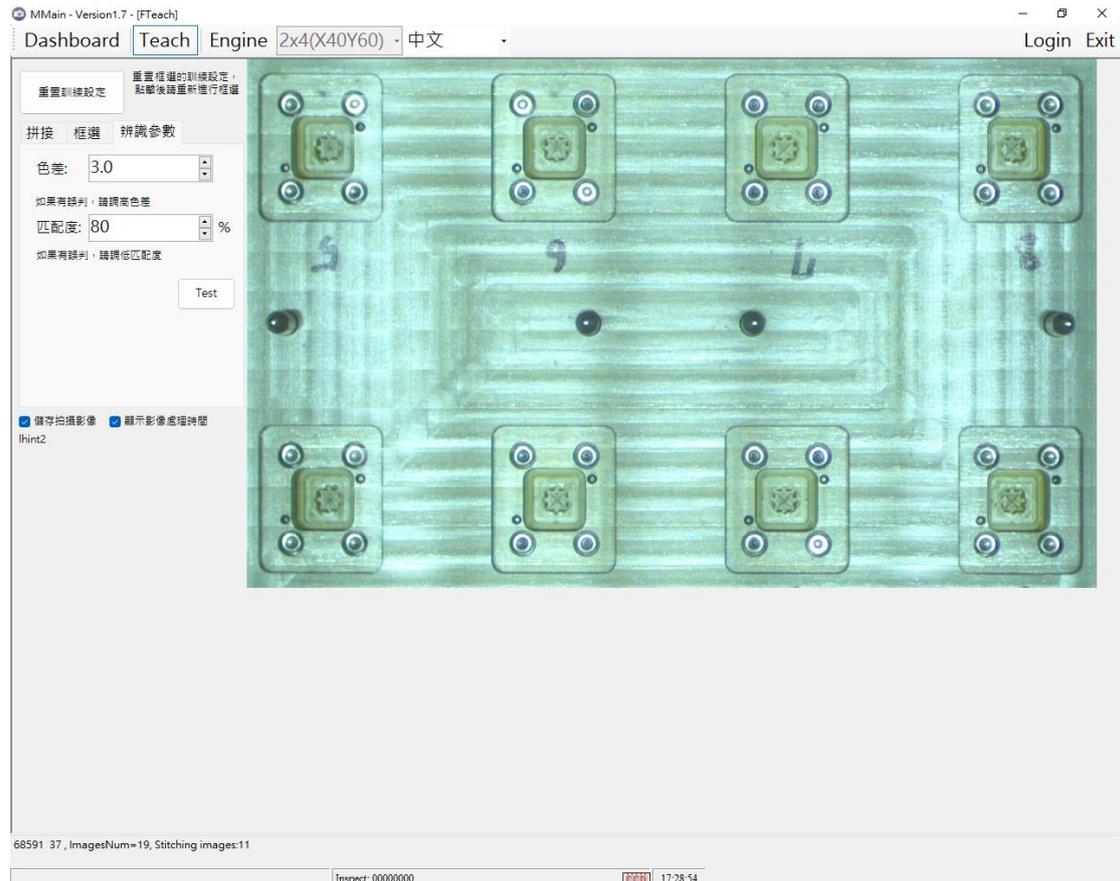
可以點選 [Zoom out](#)，放大局部滑鼠位置的區域



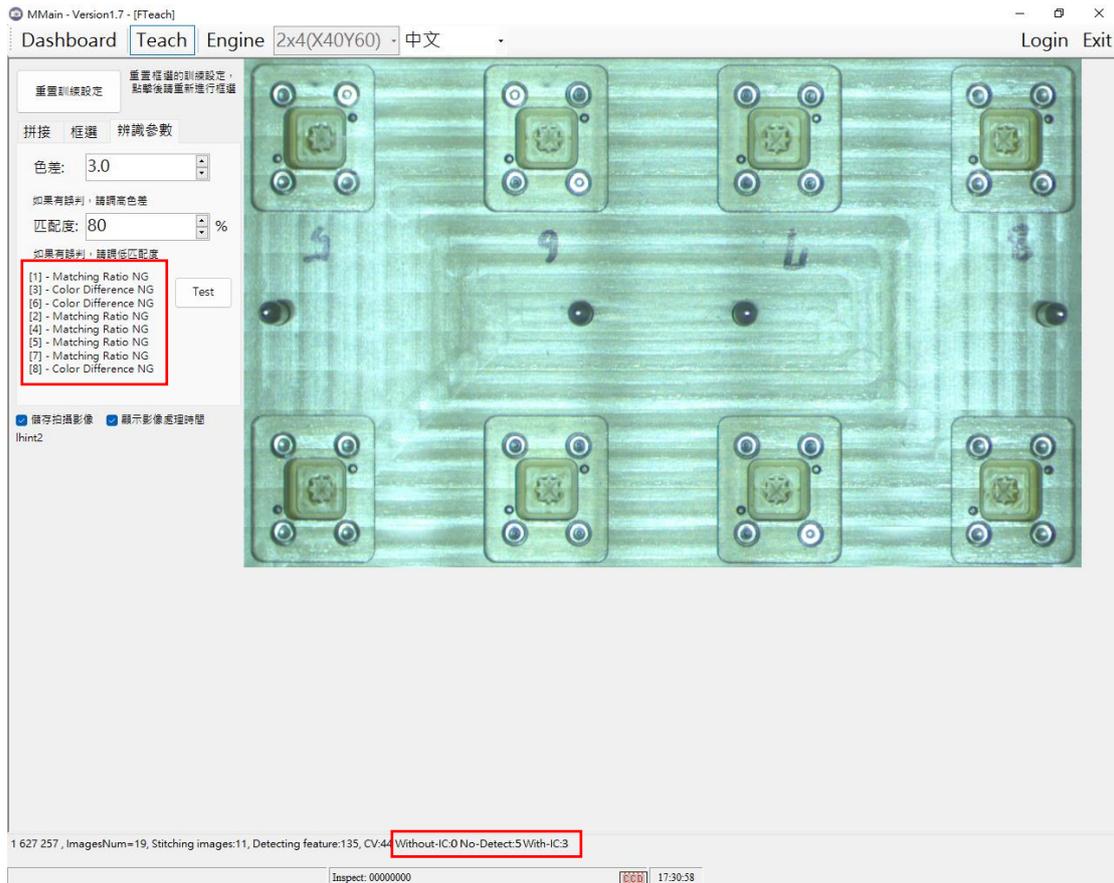
V. 辨識參數設定 – 色差、匹配度

匹配度 – 將擷取的影像與 sample 進行匹配，低於匹配度的分數一律篩掉。匹配度設定太高 or 太低都有可能導致誤判。

色差 – 將擷取的影像與 sample 進行色差總量比對。若比對到的色差總量高於設定值，即表示有 IC；若比對到的色差總量低於設定值，即表示無 IC。

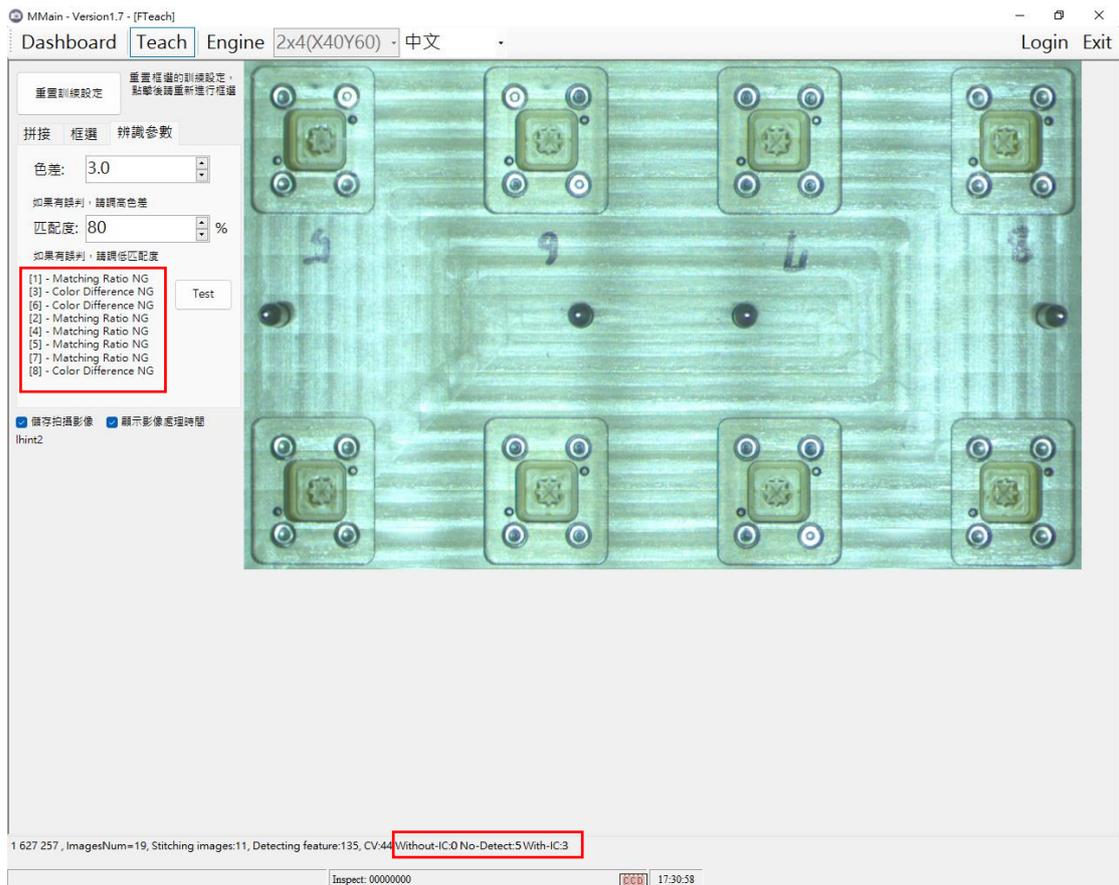


i. 移動馬達，看哪個辨識參數導致 NG



甲、 Matching Ratio NG · 調低匹配度

(如果匹配度設定太高, 在辨識時會變得過於嚴格, 導致誤判)



調低匹配度，

1. 點選 Test 按鈕，可以進行靜態辨識

MMain - Version1.7 - [Teach] Dashboard Teach Engine 2x4(X40Y60) - 中文 Login Exit

重置訓練設定 重置框選的訓練設定，點擊後請重新進行框選

拼接 框選 辨識參數

色差: 3.0

如果有誤判，請調高色差

匹配度: 75 %

如果有誤判，請調低匹配度

[1] - Matching Ratio NG
 [3] - Color Difference NG
 [6] - Color Difference NG
 [2] - Matching Ratio NG
 [4] - Matching Ratio NG
 [5] - Matching Ratio NG
 [7] - Matching Ratio NG
 [8] - Color Difference NG

Test

儲存拍攝影像 顯示影像處理時間
 Ihint2

1 627 257 , ImagesNum=19, Stitching images:11, Detecting feature:135, CV:44 Without-IC:0 No-Detect:5With-IC:3

Inspect: 00000000 17:30:58

MMain - Version1.7 - [Teach] Dashboard Teach Engine 2x4(X40Y60) - 中文 Login Exit

重置訓練設定 重置框選的訓練設定，點擊後請重新進行框選

拼接 框選 辨識參數

色差: 3.0

如果有誤判，請調高色差

匹配度: 75 %

如果有誤判，請調低匹配度

[2] - Color Difference NG
 [3] - Color Difference NG
 [6] - Color Difference NG
 [5] - Color Difference NG
 [8] - Color Difference NG

Test

儲存拍攝影像 顯示影像處理時間
 Ihint2

1 627 257 , ImagesNum=19, Stitching images:11, Detecting feature:135, CV:44 Without-IC:3 No-Detect:0With-IC:5

Inspect: 00000000 17:28:54

2. 移動馬達，進行動態辨識

移動馬達，驗證下方狀態列內的辨識數量是否跟 Socket-based 的數量符合

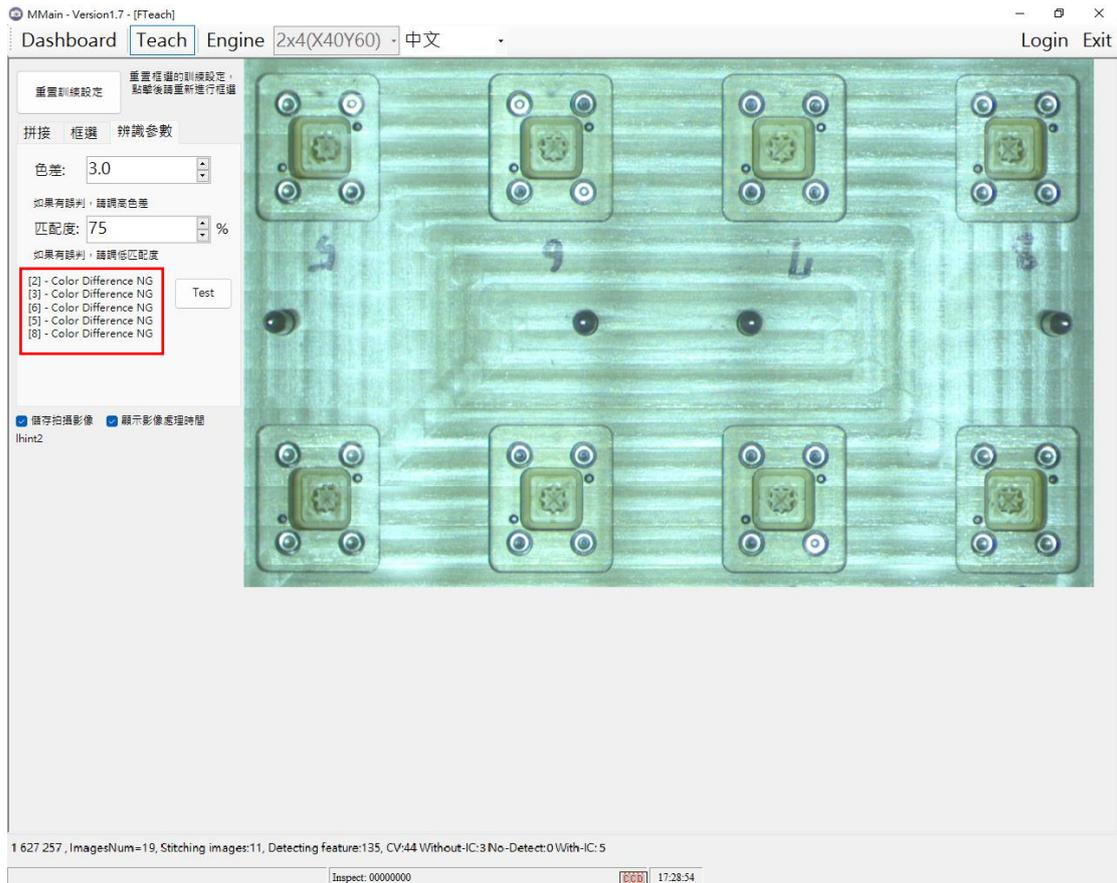


如果「Without-IC」跟 Socket-based 的數量不一致，調低匹配度，再移動馬達驗證結果。直到「Without-IC」跟 Socket-based 的數量一致為止。

如果「Without-IC」跟 Socket-based 的數量一致，調高匹配度，再移動馬達驗證結果。直到在不一致的臨界點為止。

乙、Color Difference NG，調高色差

(如果色差設定太低，在辨識時會變得過於嚴格，導致誤判)



調高色差，

1. 點選 Test 按鈕，可以進行靜態辨識

MMain - Version1.7 - [Teach] Dashboard Teach Engine 2x4(X40Y60) - 中文 Login Exit

重置訓練設定 重置框選的訓練設定，點擊後請重新進行框選

拼接 框選 辨識參數

色差: 5.0

如果有缺判，請調整色差

匹配度: 75 %

如果有缺判，請調整匹配度

[2] - Color Difference NG
[3] - Color Difference NG
[6] - Color Difference NG
[5] - Color Difference NG
[8] - Color Difference NG

Test

儲存拍攝影像 顯示影像處理時間
Ihint2

1 627 257 , ImagesNum=19, Stitching images:11, Detecting feature:135, CV:44 Without-IC:3 No-Detect:0 With-IC:5

Inspect: 00000000 17:28:54

MMain - Version1.7 - [Teach] Dashboard Teach Engine 2x4(X40Y60) - 中文 Login Exit

重置訓練設定 重置框選的訓練設定，點擊後請重新進行框選

拼接 框選 辨識參數

色差: 5.0

如果有缺判，請調整色差

匹配度: 75 %

如果有缺判，請調整匹配度

Test

儲存拍攝影像 顯示影像處理時間
Ihint2

1 627 257 , ImagesNum=19, Stitching images:11, Detecting feature:135, CV:44 Without-IC:8 No-Detect:0 With-IC:0

Inspect: 00000000 17:28:54

2. 移動馬達，進行動態辨識

移動馬達，驗證下方狀態列內的辨識數量是否跟 Socket-based 的數量符合



如果「Without-IC」跟 Socket-based 的數量不一致，調高色差，再移動馬達驗證結果。直到「Without-IC」跟 Socket-based 的數量一致為止。

如果「Without-IC」跟 Socket-based 的數量一致，調低色差，再移動馬達驗證結果。直到在不一致的臨界點為止。

ii. 若移動馬達沒有跳 NG

甲、調高匹配度

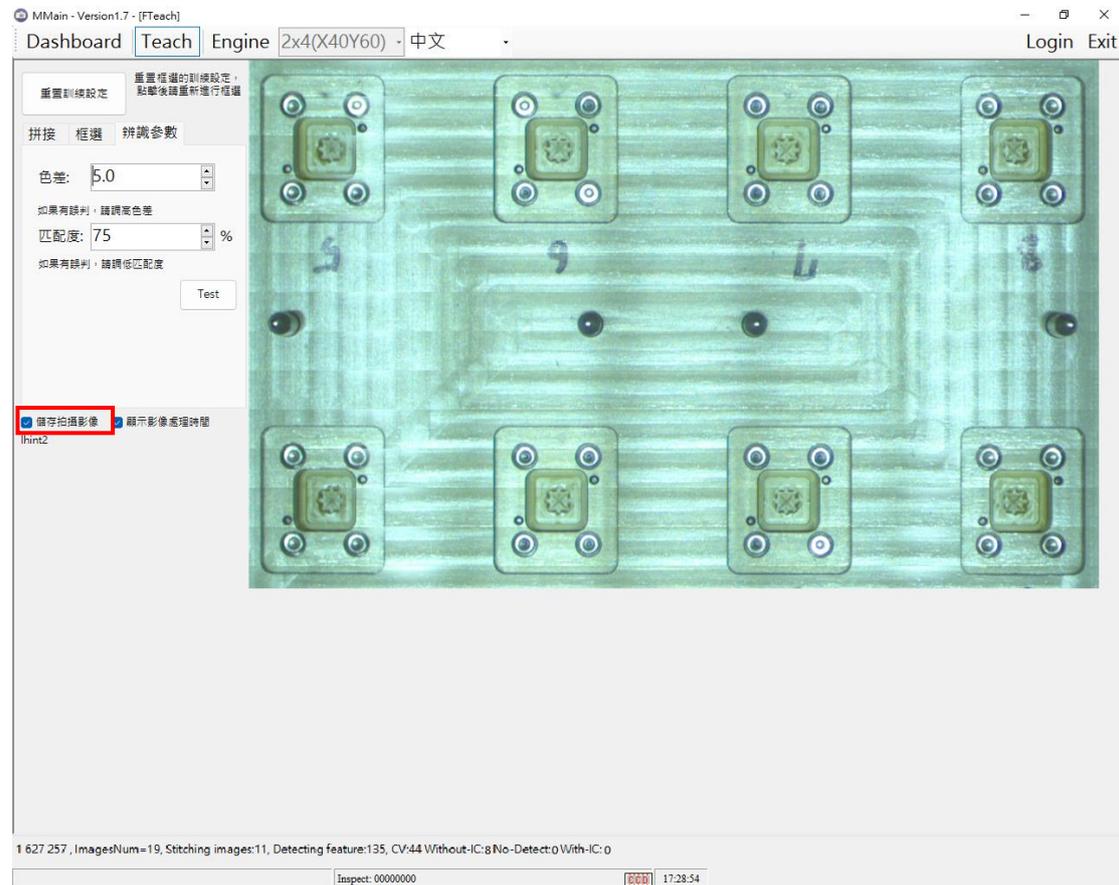
調高匹配度，再移動馬達驗證結果。直到在不一致的臨界點為止。

乙、調低色差

調低色差，再移動馬達驗證結果。直到在不一致的臨界點為止。

其他參數

儲存拍攝影像

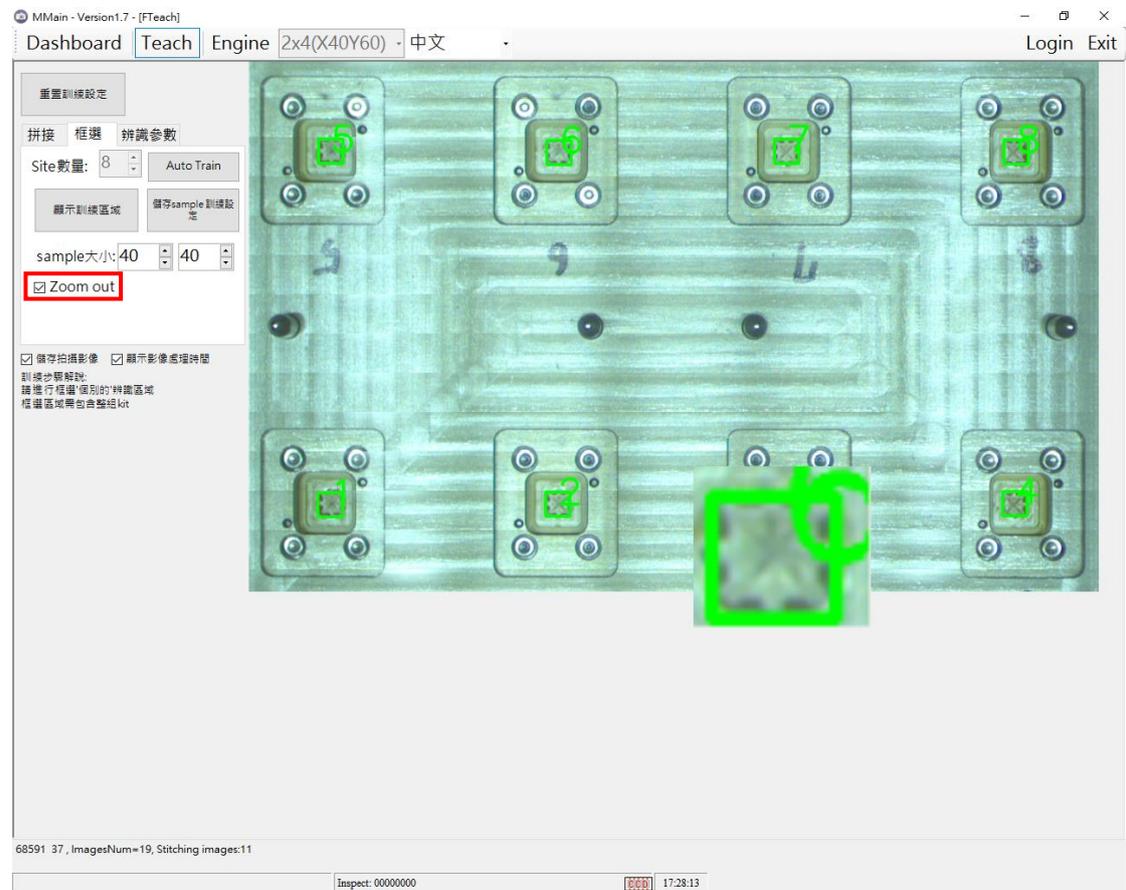


將會儲存辨識 NG 的照片

照片檔路徑: <D:\SocketVision\FailData>

ZOOM OUT

放大局部辨識區域



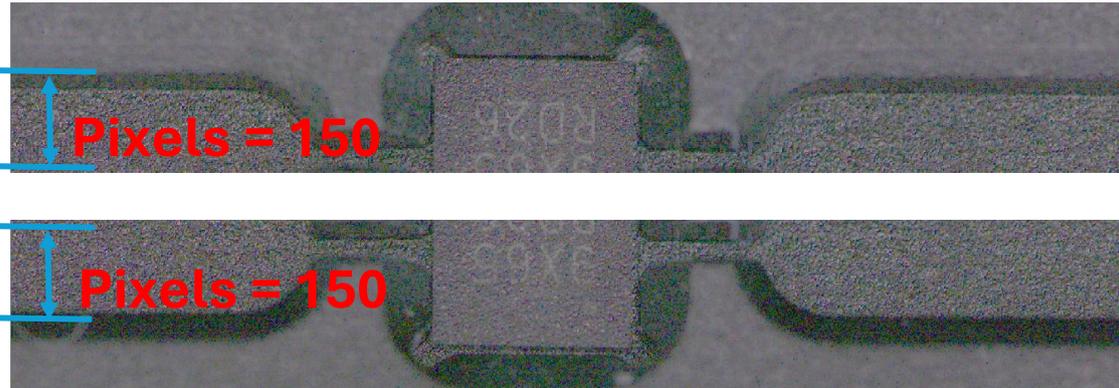
拼接 PIXELS

意義為每張影像需要多少重疊 pixels。

假設有 10 張 1920*300 的影像，馬達的移動，使影像只在 Y 軸上移動。

拼接 pixels 設定為 150，將上下兩張影像進行拼接。

修改此參數可以即時看到拼接結果



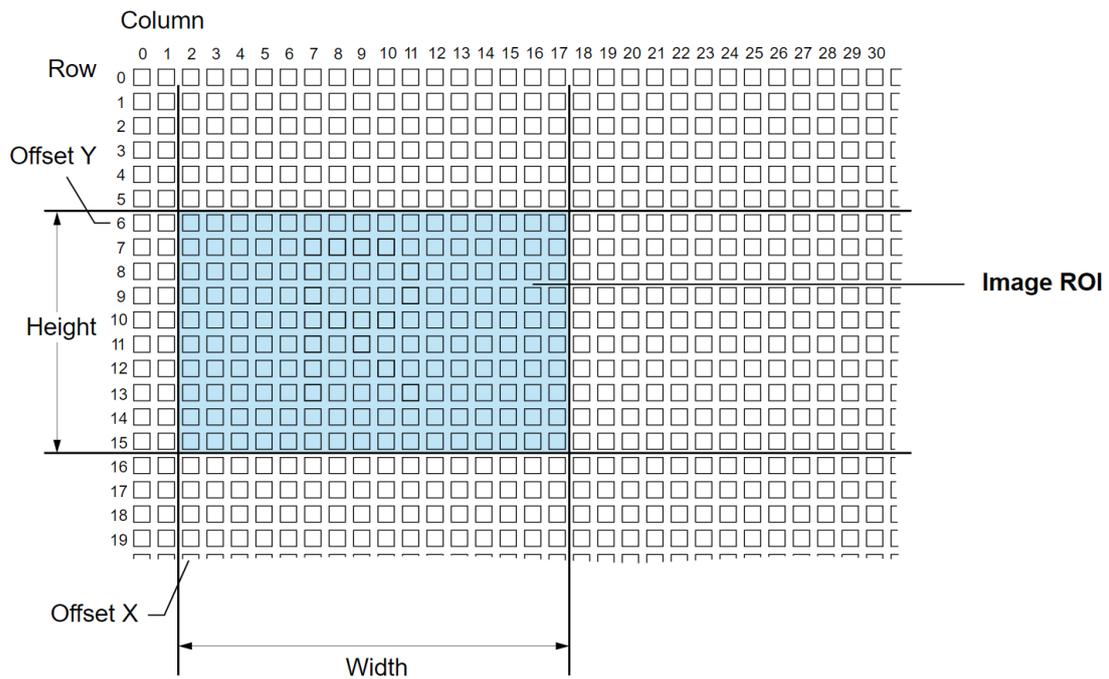
CCD 參數

因為需要進行影像拼接，所以程式將拍照影像大小變更為 1920*300，以降低影像格式轉換的時間

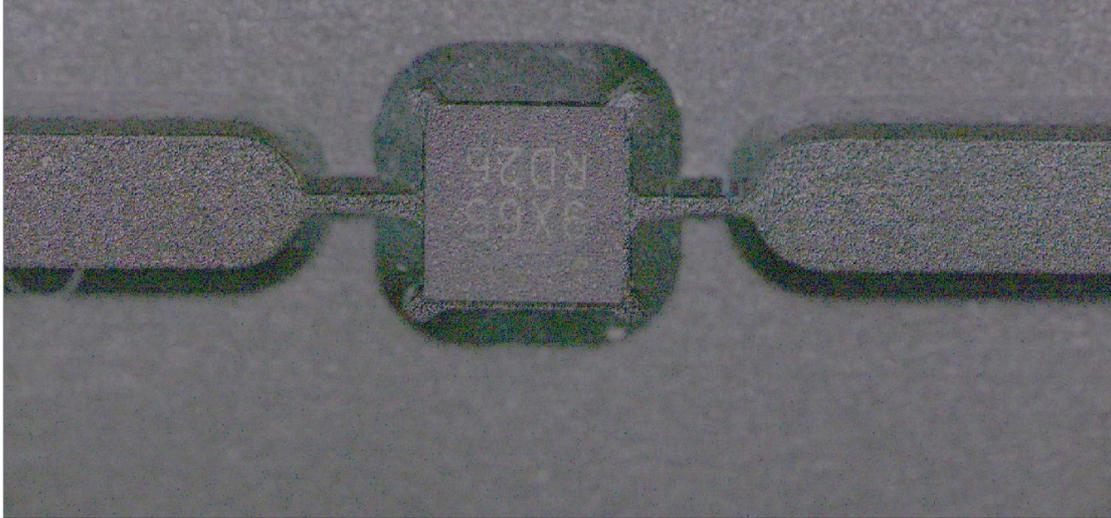
OFFSETY

OffsetY -從 sensor 頂端到 ROI(region of interest)的垂直偏移量(以像素為單位)。

注意:擷取 ROI 的位置有可能會被機構擋住 or 過度曝光，請務必調整好此參數

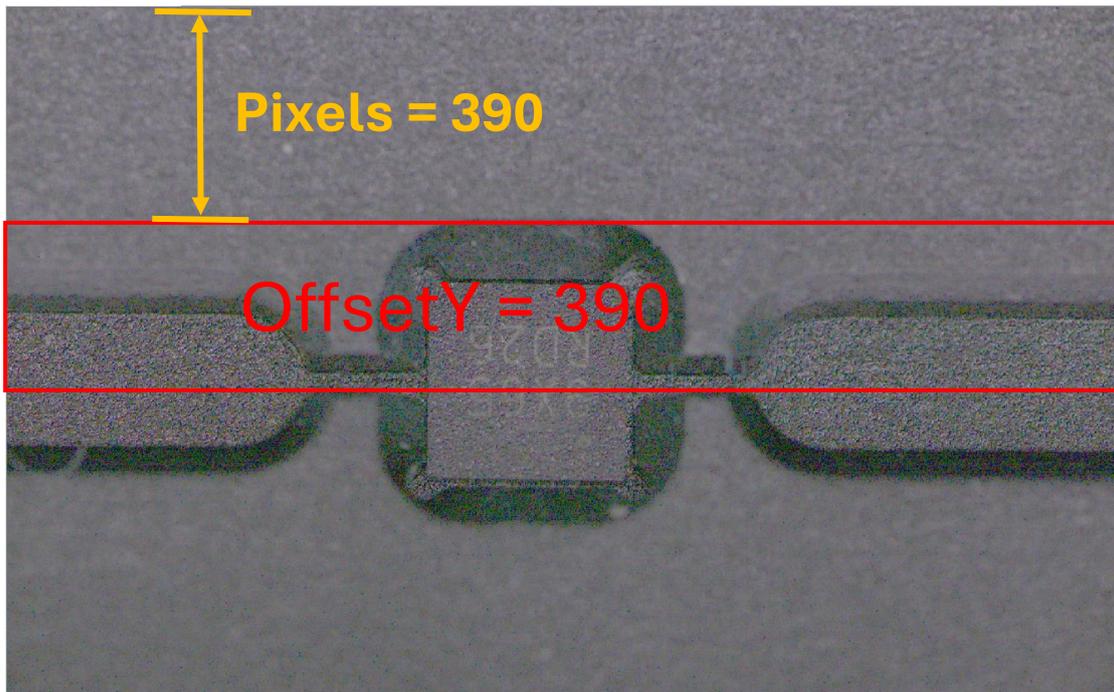


OffsetY = 0



Pixels = 390

OffsetY = 390



REVERSEX

開啟/關閉影像的水平鏡像。

修改設定需要重新進行框選。

REVERSEY

開啟/關閉影像的垂直鏡像。

修改設定需要重新調整 OffsetY，以及框選。

EXPOSURE TIME

Exposure Time – 中文意義為曝光時間，拍一張照片所需要的時間。

此參數愈大，影像愈亮，但是所需時間也較久

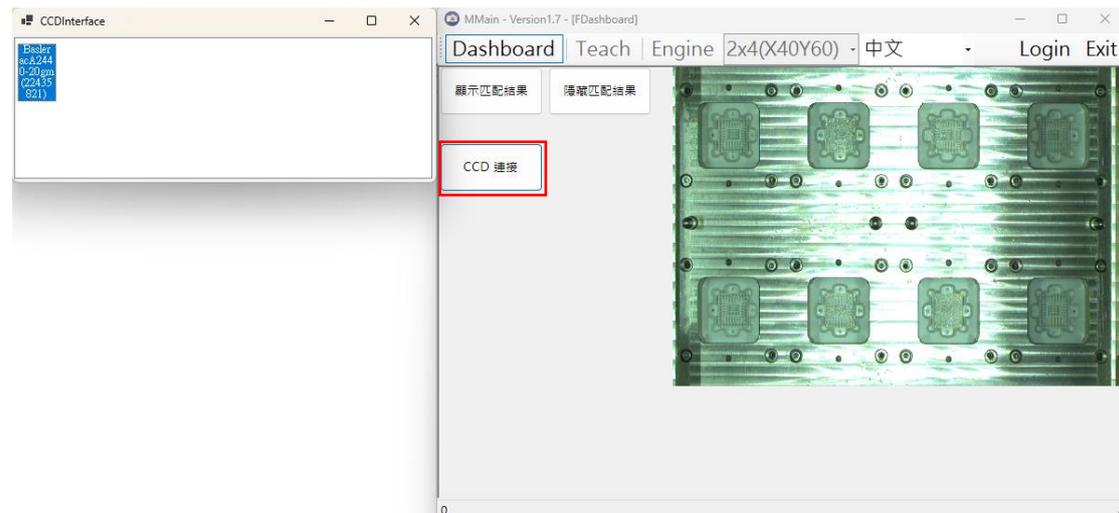
Unit: us (辨識軟體可設定最大值為 5000us)

問題排查

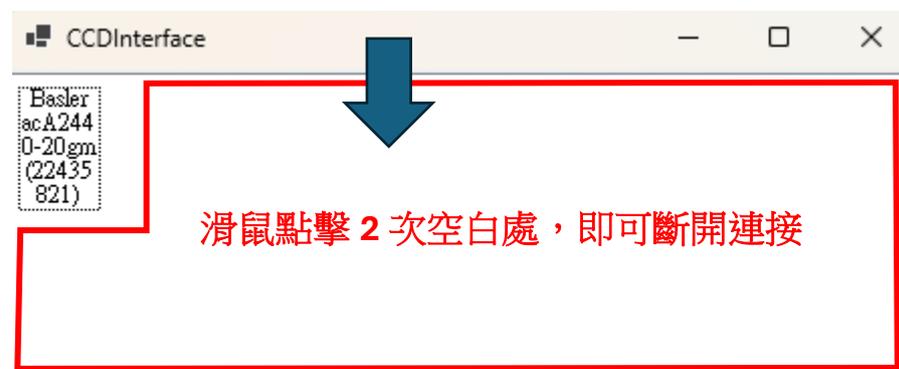
使用 PYLONVIEWER 查看是否過度曝光

1. 請先開啟 CCD 辨識軟體，並且連接對應的 CCD 型號

目的:設定 CCD 硬體參數



2. 將 CCD 辨識軟體與 CCD 硬體斷開連接



3. 開啟 PylonViewer

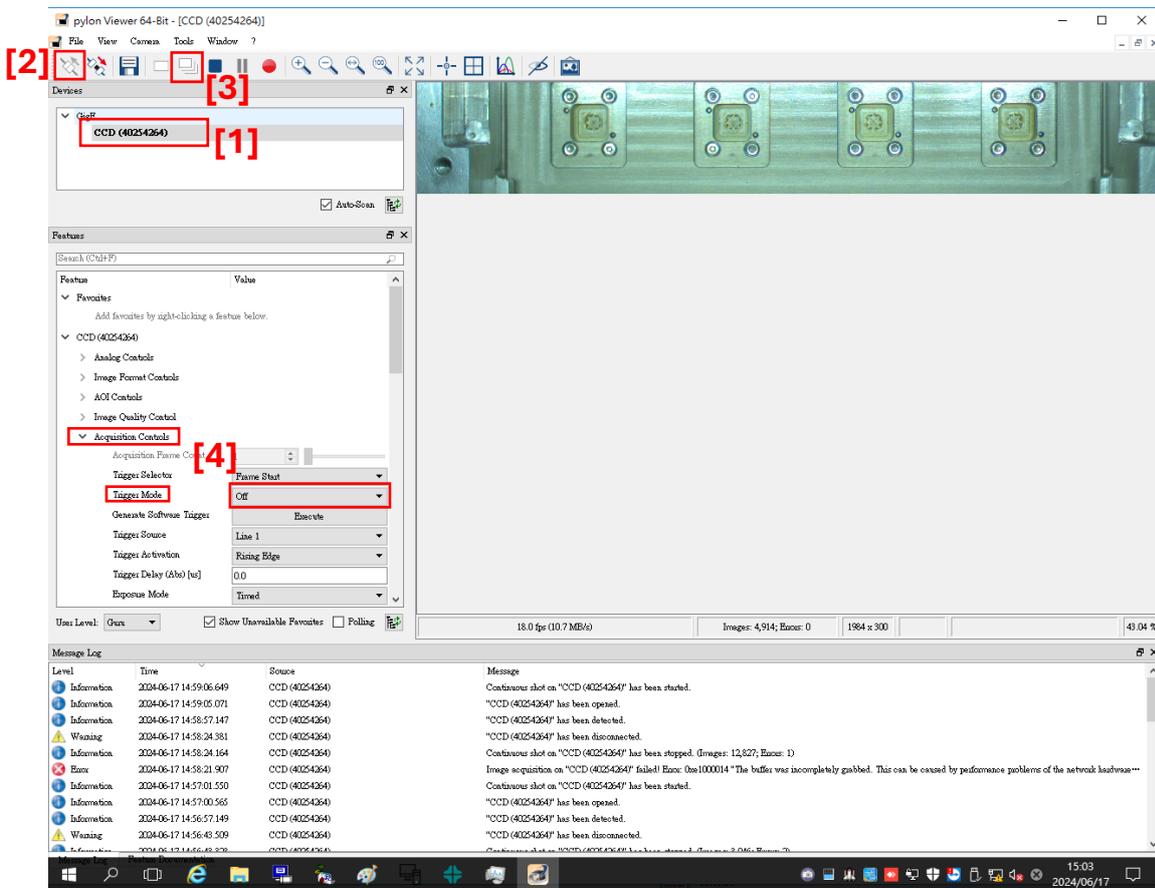
甲、CCD 前置設定

[1] 點選對應的 CCD 型號

[2] 連接 CCD

[3] 點選連續取像

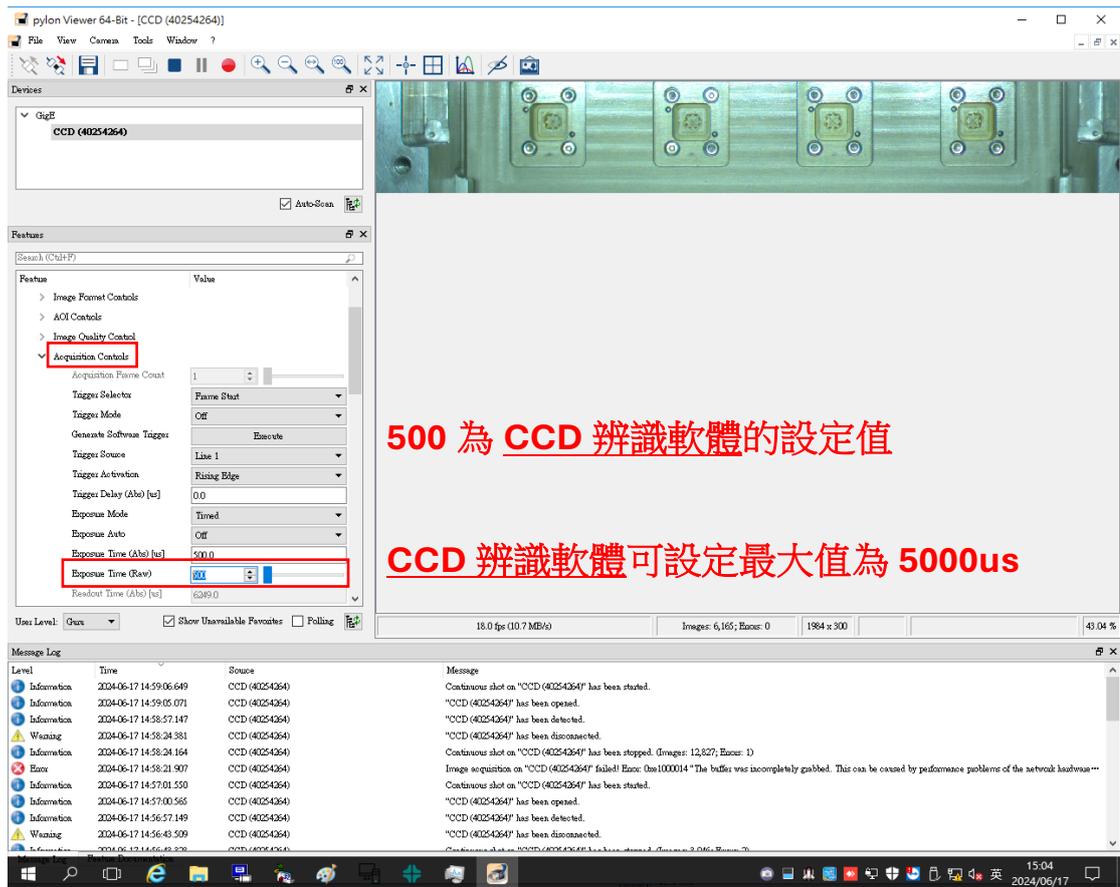
[4]將 Acquisition Control-> Trigger Mode 設為 Off

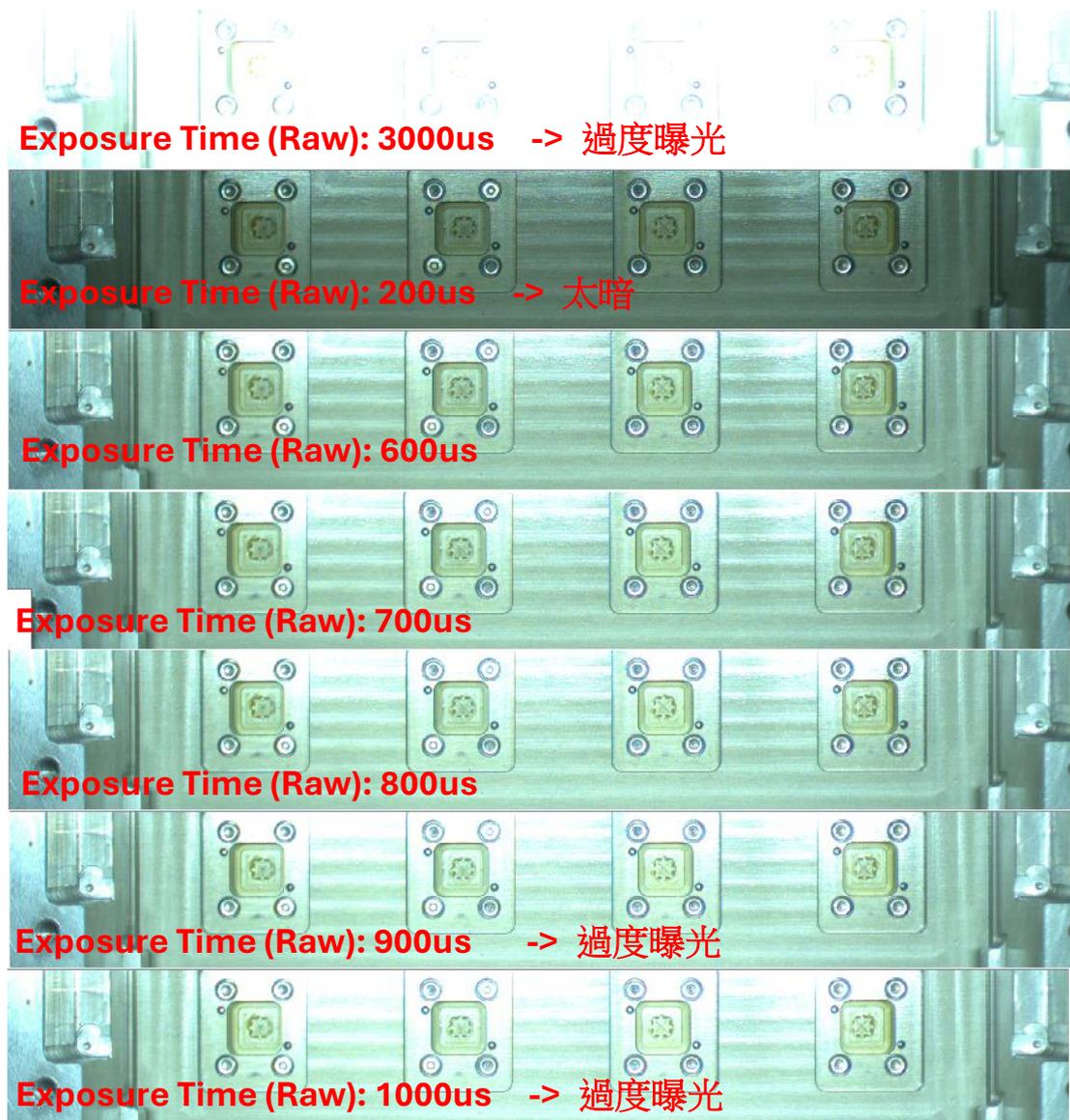


乙、設定 Exposure Time (Raw)

位置: Acquisition Control -> Exposure Time (Raw)

請以 Exposure Time (Raw) ± 100 做增減值



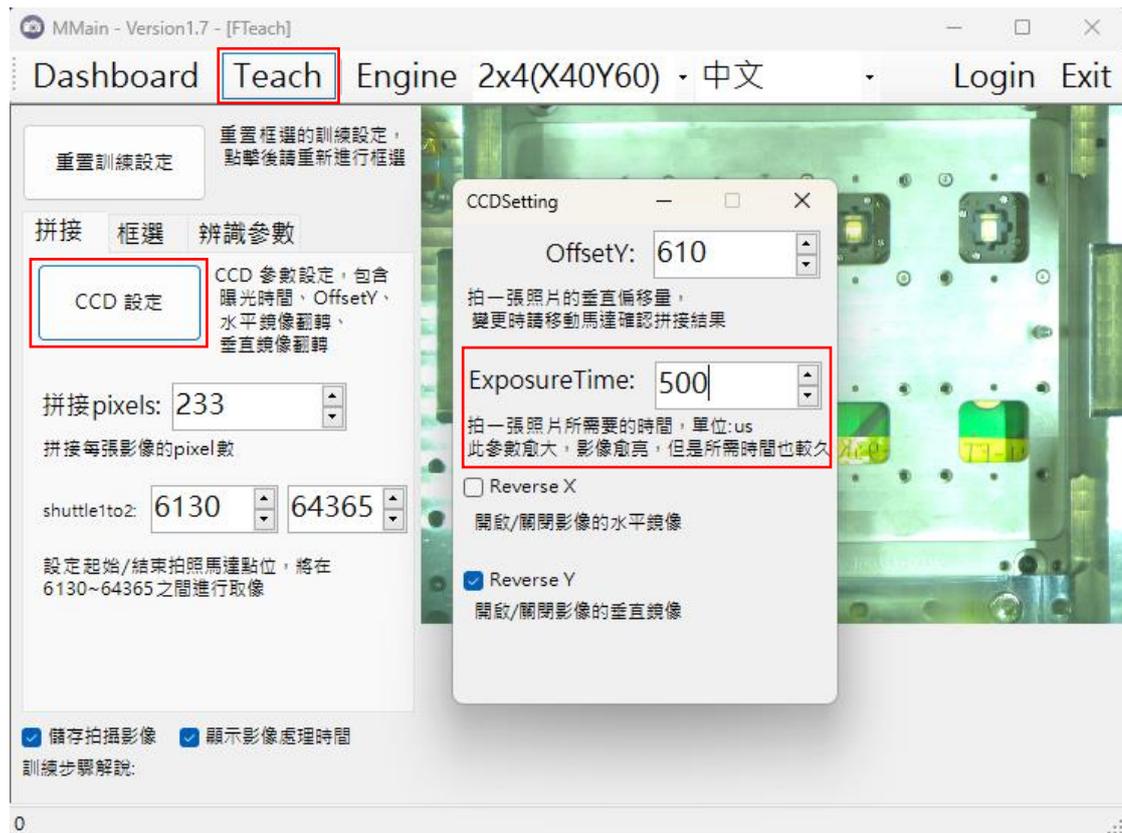


4. 將正常曝光的設定值記錄下來，需在 CCD 辨識軟體進行設定

甲、關閉 PylonViewer

乙、開啟 CCD 辨識軟體

丙、設定曝光時間



拍照後 CCD 畫面是黑的

拍照後 CCD 畫面是黑的，可能發生情況分以下幾種:

[1]CCD 畫面全黑，由觸發線異常導致沒拍照

觸發線異常: 請將 CCD 電源線(已包含觸發線)重插，並且需要檢查線路是否有損壞。如果有損壞需要換一條新的觸發線。



[2]曝光時間調太低，導致畫面太暗

請參考[使用 PylonViewer 查看是否過度曝光](#)。調整好曝光時間後，請進行訓練。

[3]燈條燒壞掉，導致畫面太暗

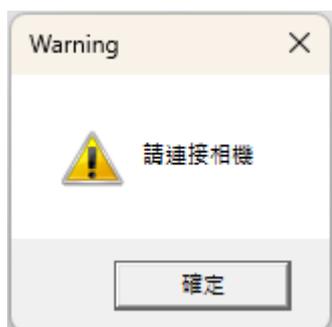
請先檢查硬體，再更換燈條。調整好後，請進行訓練。

[4]燈條線沒接好，導致畫面太暗

請先檢查硬體，再將線路接好。調整好後，請進行訓練。

跳出警告視窗

請連接相機



可能發生情況分以下幾種:

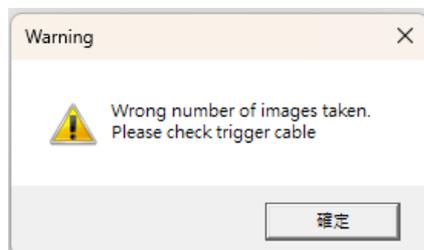
[1]因為觸發線異常，導致跑機時 CCD 硬體與 CCD 辨識軟體斷開連接了，請重新連接，並且檢查觸發線

觸發線異常: 請將 CCD 電源線(已包含觸發線)重插，並且需要檢查線路是否有損壞。如果有損壞需要換一條新的觸發線。

[2]CCD 硬體尚未準備好(沒開電 or 線沒接 or CCD 硬體 IP 未設定好)

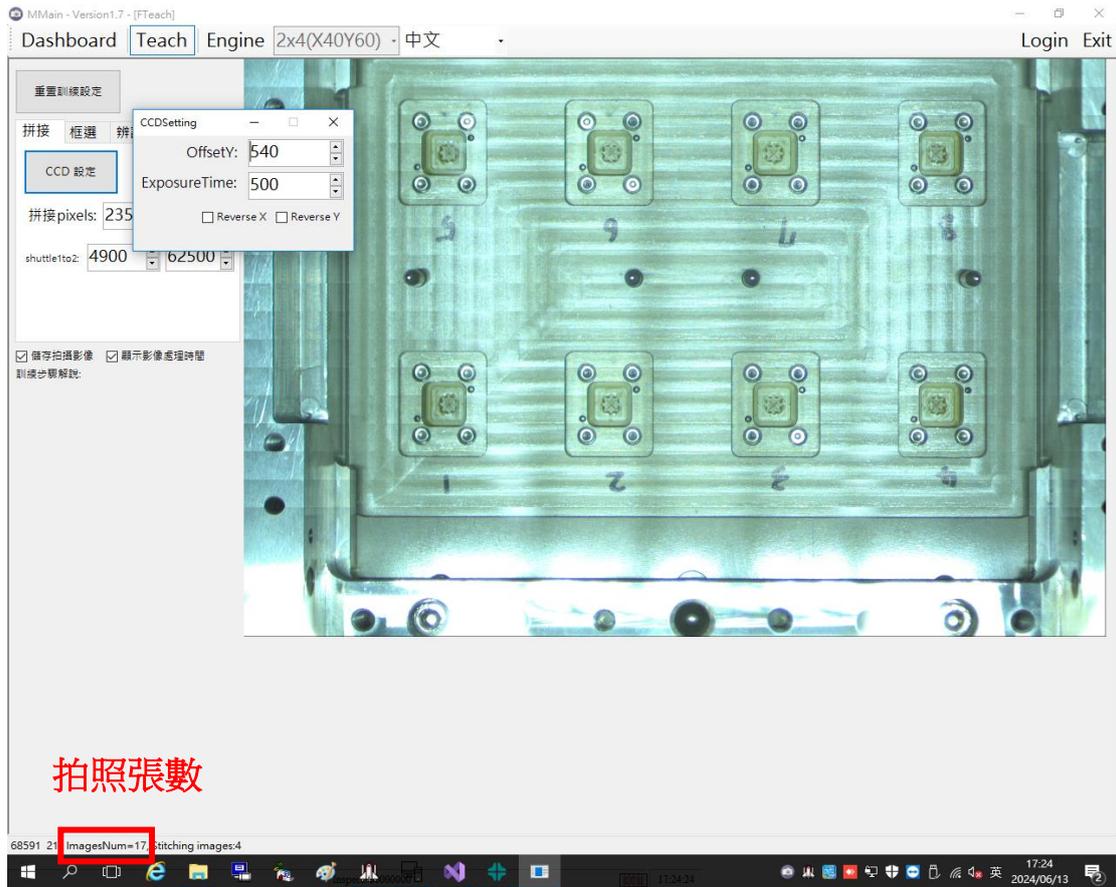
[3]初次使用 CCD 辨識軟體時，需要點選 CCD 型號。點選好型號後，以後開啟都會自動與相對應的 CCD 型號進行連線。

WRONG NUMBER OF IMAGES TAKEN. PLEASE CHECK TRIGGER CABLE

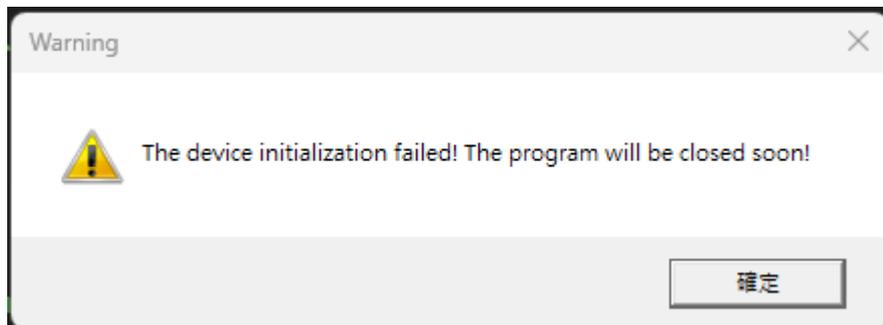


由拍照張數來判斷是否有觸發線異常的問題，拍 0 張，及拍不對的照片數量，都會跳這個警告視窗。請參考 [Engine 頁面](#)。

觸發線異常: 請將 CCD 電源線(已包含觸發線)重插，並且需要檢查線路是否有損壞。如果有損壞需要換一條新的觸發線。



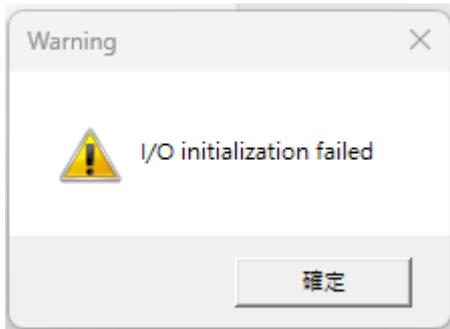
THE DEVICE INITIALIZATION FAILED! THE PROGRAM WILL BE CLOSED SOON!



程式開啟時初始化失敗，請將資料夾傳回給 R&D 分析

path: C:\ChipRight\SocketVision

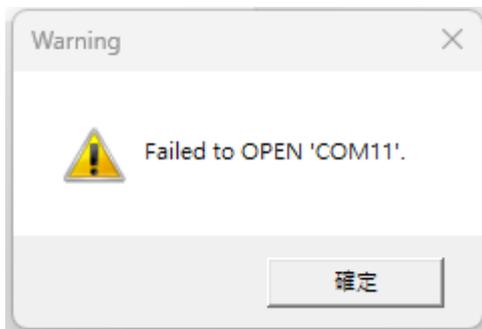
I/O INITIALIZATION FAILED



程式開啟時初始化失敗，請將資料夾傳回給 R&D 分析

path: C:\ChipRight\SocketVision

FAILED TO OPEN 'COM11'

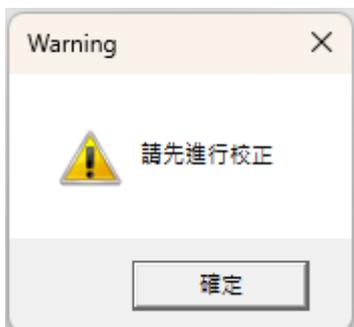


與 handler 進行通訊使用 RS232 Comport(CCD:COM11, handler:COM10) · 沒連上可能發生情況分以下幾種:

[1]COM11 沒接

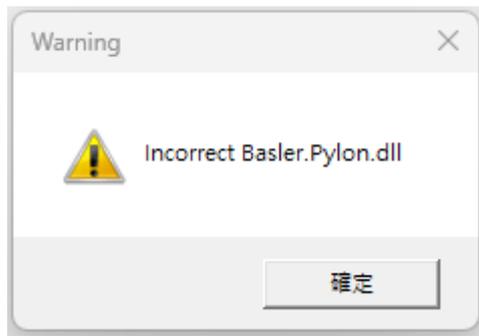
[2]CCD 軟體未正確關閉，所以導致沒有與 COM11 斷連。這裡需要重啟電腦。

請先進行校正



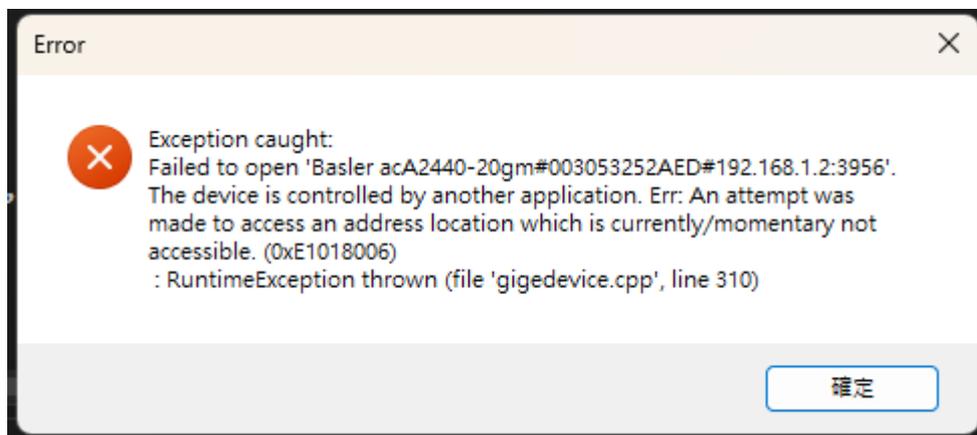
尚未有訓練影像時，會彈出這個警告視窗。請進行訓練。

INCORRECT BASLER.PYLON.DLL



請聯繫 R&D，更換為正確的 CCD 軟體 DLL

EXCEPTION CAUGHT: 開頭的警告視窗



表示有其他應用程式正在連接 CCD 硬體。可以將 CCD 網路重啟，再重新連接。

※注意:若有其他 Exception caught 開頭的錯誤訊息，請截圖保存。

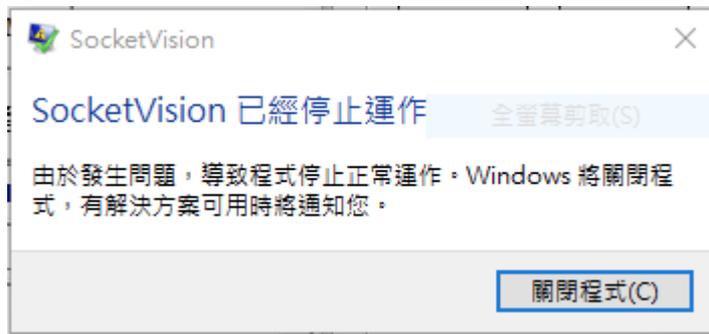
更換 SOCKET BASE

每次更換 Socket base 時，請連接對應的工作檔，請參考[新建/連接工作檔\(P.12~P.17\)](#)。

Ex. 2x4 的 Socket base 對應 2x4 的 CCD 工作檔；1x4 的 Socket base 對應 1x4 的 CCD 工作檔。

之後再[進行訓練步驟](#)。

SOCKETVISION 閃退



請將資料夾傳回給 R&D 分析

path: C:\ChipRight\SocketVision

path: D:\SocketVision\failData\當日日期

其他 CCD 軟體異常

請將資料夾傳回給 R&D 分析

path: C:\ChipRight\SocketVision

path: D:\SocketVision\failData\當日日期