

# ***Auto Programming Handler***

## ***Nexpro 2000***

사용자 매뉴얼



## 자동 운전



1. 전원을 켜서 PC의 바탕화면에서 Nexpro\_2000 단축아이콘을 더블 클릭하여 Nexpro를 실행할 준비를 한다.
2. Nexpro 2000을 실행한 다음 ID와 Password를 입력한다.



## 초기화

3. Main 화면 초기화 버튼을 눌러 로봇 초기화 작업을 한다.  
※ 이상 발생시 에러 메시지를 참조한다.



4. 프로젝트 버튼을 눌러 해당 Project 더블 클릭 한 뒤 목표 수량을 기입한 후 선택 버튼을 누른다.

※ 해당 Project가 없다면 추가 등록을 한다.

(매뉴얼 4-2-1 프로젝트 불러오기를 참조한다.)

프로젝트 로드 (Project Load)

프로젝트 리스트

Project:

No	Project Name	Project File	Tube L...	Feed C...	Align ...
01	금일 테스트	C:\W\Nexpro 2000\66A7791G03_F4A...	123	1	90°
02	12345	C:\W\1.0_20160112_1\66A7791G03...	3000	2	90°

Project:  T/L:

File(ePrj):

Label:

Feed Count:  Align [IN]:  Align [OUT]:

Reel Type:  비밀번호:

5. Project 선택이 올바른지 화면에서 확인 한다.

프로젝트: ANOVAG03

IC 명: 66A7791G03

체크섬: BEA3C-4C6-AC(F4A7)

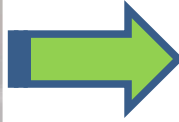
릴: 테스트 릴 타임A

목표수량: 30000

작업시간: 00:23:05

6. Feeder에 Device가 들어 있는 Reel을 공급한다.

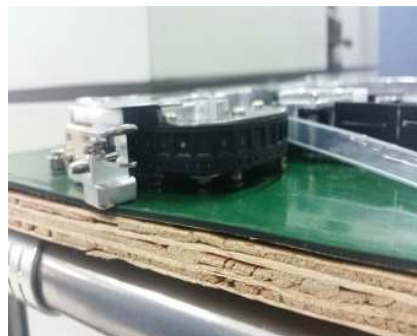
Set-up 방법은 아래와 같다.



① Feeder를 평평한 곳에 두어 Reel을 장착한다.



② Feeder Cover를 열어 Carrier Tape과 Cover Taper을 분리하여 Setup 한다.



③ Free Link를 통해 Cover Tape를 Cover Tape Fixing Plate에 고정 한다.

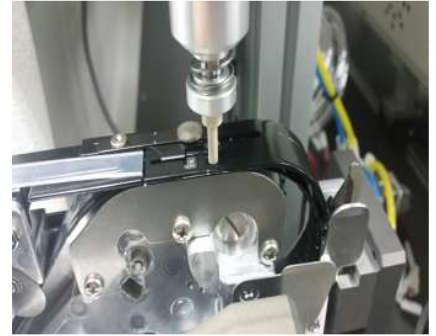
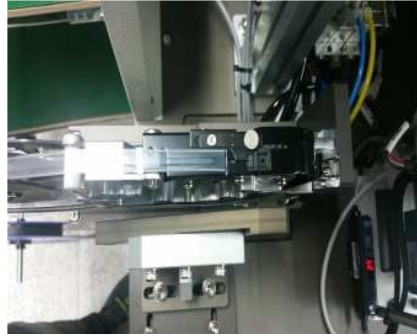
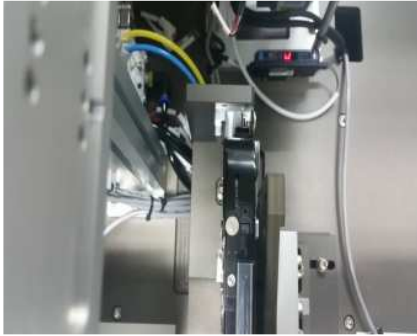




④ Lock Release Lever를 당겨 Feeder를 고정홀에 고정 시킨다.



⑤ Free Link를 통해 Device를 Pickup 할 수 있는 위치로 Setup한다.



⑥ 빈 Reel을 아래 사진과 같이 고정한다.

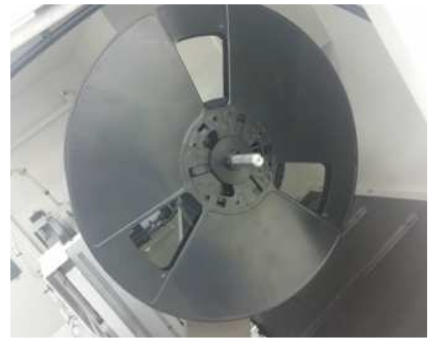


7. Packing Unit에 빈 Carrier tape를 공급하여 적절한 위치에 Set-up한다.

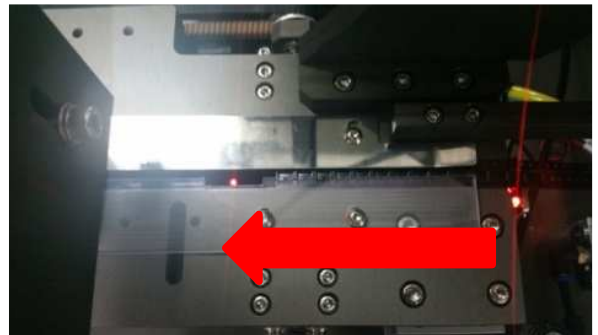
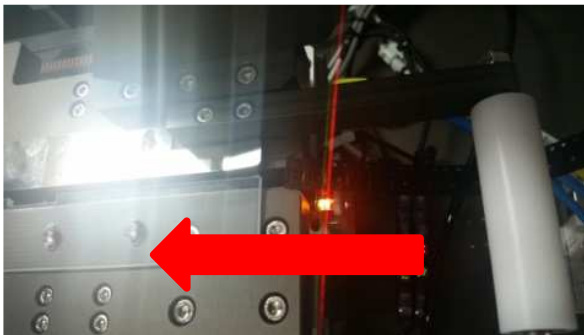
Set-up 방법은 아래와 같다.



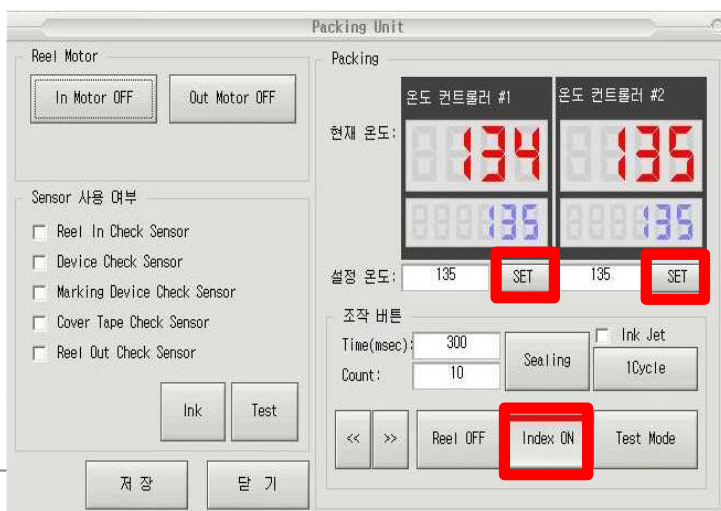
① 빈 Carrier Tape가 포함된 Reel을 Packing Unit 공급 Part에 공급해 준다.



② 공급 Conveyor에 Carrier Tape를 아래 사진과 같이 공급해 준다.

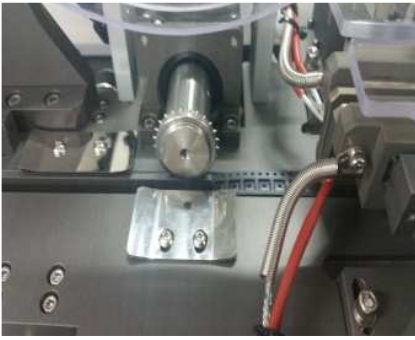


③ 설정 온도에 135도를 설정하여 Set 버튼을 누른다.



온도 컨트롤러의 온도가 올라가면  
사진에 표기된 Index Off한다.

④ Carrier Tape를 모터에 걸어 모터를 돌려준다.(사진 참조)

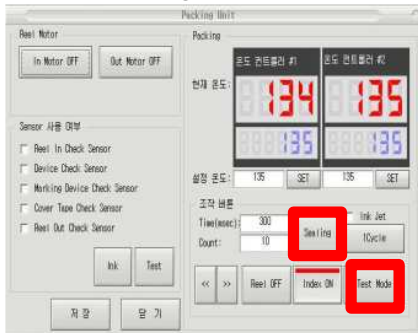


Carrier Tape를 모터에 걸었다면  
Packing Unit의 Index On 버튼을  
누른다.

⑤ Cover Tape를 사진과 같이 Setup한다.



⑥ Sealing 버튼을 누른다.



Carrier Tape와  
Cover Tape가  
Packing 되었다면  
Test Mode 버튼을 눌러  
우측 사진과 같이 나왔다면  
다시 Test Mode를 누른다.

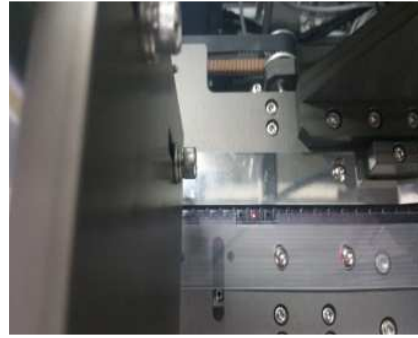
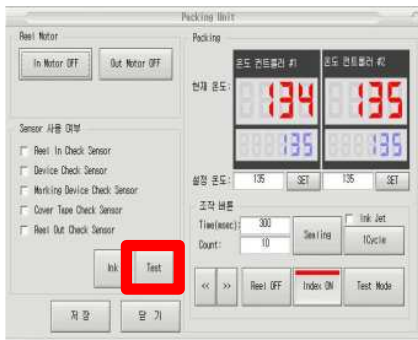


⑦ 빈 Reel을 아래 사진과 같이 고정한다.





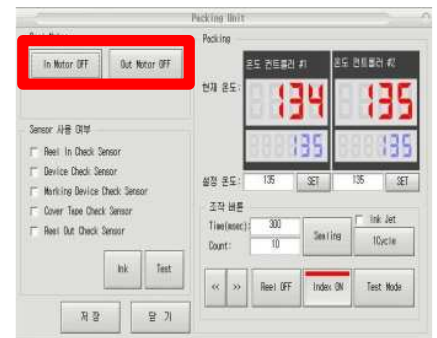
⑧ Carrier Tape에 양품 Device가 안착 할 수 있도록 Test 버튼을 눌러 사진과 같이 Setup 한다.



사진과 같이 Fiber Sensor 불빛이 Carrier Tape 홀에서 보여야 한다.

8. Start 버튼을 눌러 장비를 동작 시킨다.

※ 생산이 시작 된 후 아래 사진과 같이 Carrier Tape를 Reel에 걸어 준다.



Carrier Tape를 Reel에 걸었다면 In(Out) Motor On 버튼을 누른다.

9. Nexpro를 잠시 정지시키기 위해서는 Pause 버튼을 누른다.

다시 작업을 진행시키기 위해서는 Start버튼을 눌러 작업을 진행한다

10. Nexpro를 동작 중 비상상황이 발생할 경우 비상정지 버튼을 누른다.

11. 자동 운전 종료 조건에는 2가지 방법이 있다.

- ① Cycle End 또는 Reel End 버튼을 눌러 작업을 마친다.
- ② 장비 가동 시 생산량을 정하여 작업이 가능하다.