ISC DPL モジュール説明書

【ご注意】

- 1. 本マニュアルの内容の一部または全部を無断転載することは禁止されています
- 2. 本マニュアルの内容に関しては将来予告なしに変更することがあります
- 3. 本マニュアルの内容について万全を期して作成しております、万一ご不審な点や誤り、記載漏れなどお気づきのことがございましたら、ご連絡ください
 - 4. 運用した結果の影響に関しては、3. 項にかかわらず責任を負いかねますのでご了承ください

Copyright 2023 ITD Lab 株式会社

本マニュアルで使用されている各会社名、各製品名は各社の商標あるいは登録商標です

目次

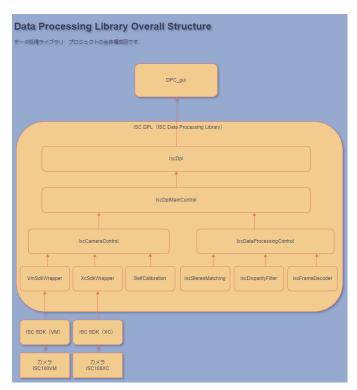
1. 概要		
	1	
	初期化と終了	
	カメラ 開始とデータ取得	
	データ処理ライブラリ データ取得	
	カメラ 固有パラメータ取得、設定	
	カメラ 制御パラメータ設定	
	THE TOTAL PROPERTY OF THE PROP	

1. 概要

モジュール ISC DPL の説明書である。

ISC DPL は、データ処理ライブラリ及びその周辺モジュールによって構成されている。

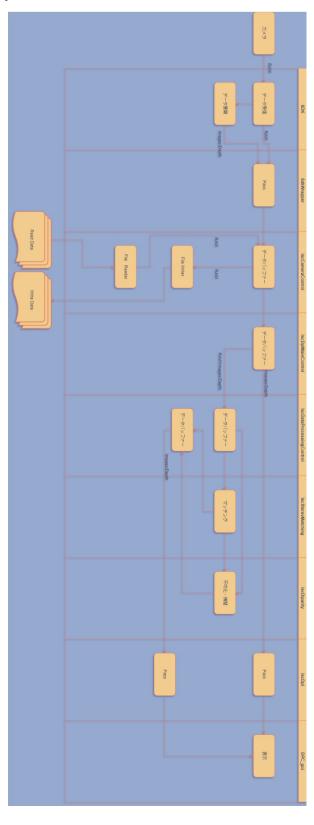
全体の構成を下図に示す。



ISC DPL : カメラの制御及びデータ処理を行うライブラリ群である

- ・ IscDpl : インターフェース用 DLL である
- · IscDplMainControl: 全体の制御、データの受け渡しを行う
- · IScCameraControl: 実力メラの制御及びカメラデータのファイル読み書きを行う
 - VmSdkWrapper / XcSdkWrapper: SDK インターフェースである
 - ・ IscSelfCalibration: ソフトウェアによるステレオ平行化を行います
- ・ IscDataProcessingControl: データ処理ライブラリの呼び出しを行う
 - ・ IscStereoMatching: ステレオマッチングを行う
 - ・ IscDisparityFlter: 視差の平均化、補間処理を行う
 - · IscFrameDecoder: フレームデータの展開を行う補助ライブラリ
- ・ ISC SDK(VM/XC): それぞれのカメラに対応した SDK である

データフローを以下に示す。



2. IscDpl

インターフェースを提供する Class である。

関数の一覧を下図に示す。

カテゴリ	API	説明	
初期化/終了	Initialize	モジュールの初期化を行う	
	Terminate	モジュールの使用を終了する	
カメラ制御	DeviceOptionIsImplemented	機能の有無を取得する	
	DeviceOptionIsReadable	パラメータの取得の可否を取得する	
	DeviceOptionIsWritable	パラメータの設定の可否を取得する	
	DeviceGetOptionMin	パラメータの設定可能な最小値	
	DeviceGetOptionMax	パラメータの設定可能な最大値	
	DeviceGetOptionInc	パラメータの最小増減値を取得する	
	DeviceGetOption	パラメータを取得する	
	DeviceSetOption	パラメータを設定する	
	Start	カメラ又はファイルからの取り込みを開始する	
	Stop	取り込みを停止する	
	GetGrabMode	現在の取り込みモードを取得する	
カメラデータ	InitializeIsclamgeinfo	取得用バッファーの初期化	
	Releaelsclamgeinfo	取得用バッファーの解放	
	GetCameraData	データの取得	
	GetFileInformation	ファイル読み込み時のファイルヘッダー取得	
距離情報取得	GetPositionDepth	指定位置の距離を取得	
	GetPosition3D	指定位置の 3D 情報を取得	
	GetAreaStatistics	指定領域の幅、高さ、距離を取得	
データ処理モジュール制御	GetTotalModuleCount	モジュールの数を取得	
	GetModuleNameByIndex	指定番号のモジュール名を取得	
	GetDataProcModuleParameter	モジュールのパラメータを取得	
	SetDataProcModuleParameter	モジュールのパラメータを設定	
	GetParameterFileName	モジュールのパラメータファイル名を取得	

Doc.No.ITD_UG_2023_0003_003

ISC DPL モジュール説明書 VER.0.0.4

	ReloadParameterFromFile	パラメータをファイルからリロードする
モジュールデータ	InitializeIscDataProcResultData	取得用バッファーの初期化
	ReleaelscDataProcResultData	取得用バッファーの解放
	GetDataProcModuleData	データの取得

P.6

2. 1 初期化と終了

(1) 初期化

```
ns_isc_dpl::lscDpl* isc_dpl_ = new ns_isc_dpl::lscDpl;
     // 初期化パラメータ設定
     IscDplConfiguration isc_dpl_configuration_ = {};
     swprintf_s(isc_dpl_configuration_.configuration_file_path, L"%s", _T("c:\fisc-dpl\file\file)in");
     swprintf\_s(isc\_dpl\_configuration\_.log\_file\_path, L"\%s", \_T("c:YYisc-dplYYlog");
     isc_dpl_configuration_.log_level = 0;
     isc_dpl_configuration_.enabled_camera = true;
     const int camera_model = 1
     IscCameraModel \ isc\_camera\_model = IscCameraModel :: kUnknown; \\
     switch (camera_model) {
     case 0:isc_camera_model = IscCameraModel::kVM; break;
     case 1:isc_camera_model = IscCameraModel::kXC; break;
     case 2:isc_camera_model = IscCameraModel::k4K; break;
     case 3:isc_camera_model = IscCameraModel::k4KA; break;
     case 4:isc_camera_model = IscCameraModel::k4KJ; break;
     }
     isc_dpl_configuration_.isc_camera_model = isc_camera_model;
     swprintf\_s(isc\_dpl\_configuration\_.save\_image\_path, L"\%s", \_T("c:\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_tisc-dpl\five_
     swprintf_s(isc_dpl_configuration_.load_image_path, L"%s", _T("c:\footnote{\text{Y}}isc-dpl\footnote{\text{Y}}data");
     isc_dpl_configuration_.enabled_data_proc_module = true;
DPL_RESULT dpl_result = isc_dpl_->Initialize(&isc_dpl_configuration_);
 (2)終了
if (isc_dpl_ != nullptr) {
     isc_dpl_->Terminate();
     delete isc_dpl_;
     isc_dpl_ = nullptr;
```

2. 2 カメラ 開始とデータ取得

```
// バッファー初期化
lscImageInfo isc_image_info = {};
isc_dpl_->InitializeIsclamgeinfo(&isc_image_info);
// 開始パラメータ初期化
IscGrabStartMode isc_grab_start_mode = {};
isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_grab_mode = IscGrabMode::kParallax;
isc\_start\_mode.isc\_grab\_start\_mode.isc\_grab\_color\_mode = IscGrabColorMode::kColorOFF;
isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_get_raw_mode = IscGetModeRaw::kRawOff;
isc\_start\_mode.isc\_grab\_start\_mode.isc\_get\_color\_mode = IscGetModeColor::kBGR;
isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_record_mode = IscRecordMode::kRecordOff;
isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_play_mode = IscPlayMode::kPlayOff;
isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_play_mode_parameter.interval = 30;
memset(isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_play_mode_parameter.play_file_name, 0,
sizeof(isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_play_mode_parameter.play_file_name));
isc_start_mode.isc_grab_start_mode.isc_get_mode.wait_time = 100;
isc start mode.isc dataproc start mode.enabled block matching = true;
isc_start_mode.isc_dataproc_start_mode.enabled_frame_decoder = true;
DPL_RESULT dpl_result = isc_dpl_->Start(&isc_control_.isc_start_mode);
if (dpl_result == DPC_E_OK) {
}
else {
}
// データ取得 取得したら停止
while(true){
  // データ取得
  DPL_RESULT dpl_result = isc_dpl_->GetCameraData(&isc_image_info);
  if (dpl_result != DPC_E_OK) {
  }
  else{
    break;
}
// 停止
DPL_RESULT dpl_result = isc_dpl_->Stop();
// バッファー解放
isc_dpl_->Releaelsclamgeinfo(&isc_image_info);
```

2.3 データ処理ライブラリ データ取得

```
// バッファー初期化
IscDataProcResultData isc_data_proc_result_data = {};
isc_dpl_->InitializeIscDataProcResultData(&isc_data_proc_result_data);
*** カメラ取り込み開始 ***
// データ取得 取得したら停止
while(true){
  // データ取得
  // camera images
  DPL_RESULT dpl_result = isc_dpl_->GetCameraData(&isc_image_info);
  if (dpl_result != DPC_E_OK) {
    continue;
 }
  else{
    // deta processing result
    // カメラデータとはタイミングが違うため取得まで繰り返す
    dpl\_result = isc\_dpl\_->GetDataProcModuleData(\&isc\_data\_proc\_result\_data);
    if (dpl_result == DPC_E_OK) {
    }
    else{
      break;
    }
 }
}
*** カメラ取り込み停止 ***
// バッファー解放
isc\_dpl\_-> ReleaelscDataProcResultData(\&isc\_data\_proc\_result\_data);\\
```

2. 4 カメラ 固有パラメータ取得、設定

2.5 カメラ 制御パラメータ設定

```
// Shutter Mode を取得
IscShutterMode shutter_mode = IscShutterMode::kManualShutter;
int ret = isc_dpl_->DeviceGetOption(IscCameraParameter::kShutterMode, &shutter_mode);

// Exposure 取得と設定
int read_value = 0;
ret = isc_dpl_->DeviceGetOption(IscCameraParameter::kExposure, &read_value);
read_value = +10;
ret = isc_dpl_->DeviceSetOption(IscCameraParameter::kExposure, read_value);
```

改版履歴

Rev	Date	Content
0.0.1	2023/4/30	初版発行
0.0.2	2023/7/31	ライブラリ 0.0.2 に対応
0.0.3	2023/10/30	ライブラリ 0.0.3 に対応
0.0.4	2023/11/1	誤記訂正

End of Document