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

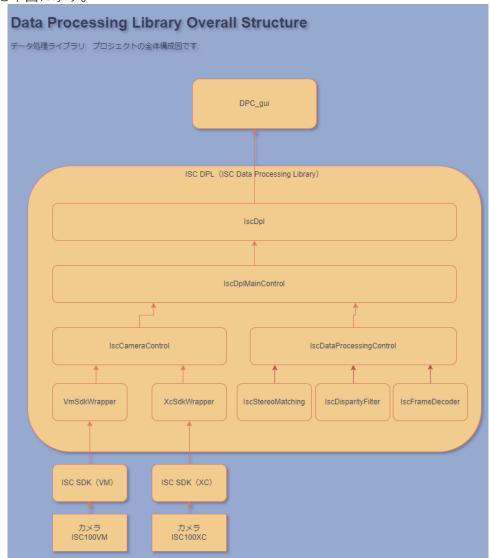
| 1. 概要 | | |
|-------|---------------------------------------|--|
| | 1 | |
| | 初期化と終了 | |
| | カメラ 開始とデータ取得 | |
| | データ処理ライブラリ データ取得 | |
| | カメラ 固有パラメータ取得、設定 | |
| | カメラ 制御パラメータ設定 | |
| | A A A A A A A A A A A A A A A A A A A | |

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。

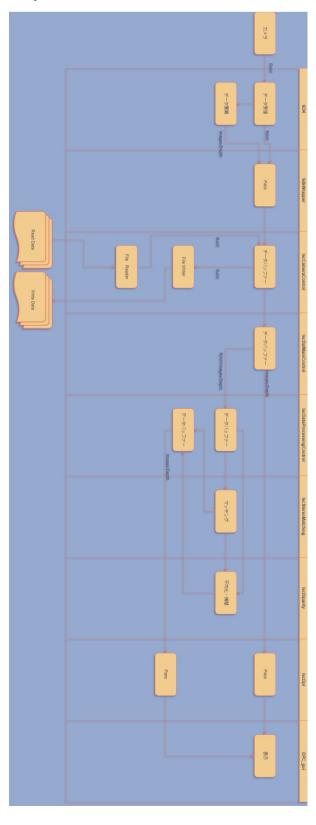


SC DPL : カメラの制御及びデータ処理を行うライブラリ群である

- ・ 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

- ・ 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
 - · IscDisparity: 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します。



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。

| 関数の一覧を下図に示 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_002

ISC DPL モジュール説明書 VER.0.0.2

| | 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.7

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

```
double b=0, bf=0, dinf=0;  
// 基線長  
isc_dpl_->DeviceGetOption(IscCameraInfo::kBaseLength, &b);  
// BF  
isc_dpl_->DeviceGetOption(IscCameraInfo::kBF, &bf);  
// D_INF  
isc_dpl_->DeviceGetOption(IscCameraInfo::kDINF, &dinf);
```

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 |
| | | |
| | | |

End of Document