# 凯视佳SDK使用说明

# 适用产品：

USB3.0 USB2.0 全系列相机

# 应用说明简介

L-UNIFORM SDK 的发布，开放了凯视佳机器视觉产品在 Linux 系统上的应用能力。

可以支持PC和embedded 系统。Linux PC测试平台为x64 ubuntu 16.04 操作系统。

嵌入式测试平台为 firfly 3399 硬件平台上的linux和android7.1系统。测试正在进行中，测试平台有可能会更换和增加。

# 使用准备

请预先了解相机的硬件连接知识包括，线缆连接，镜头和采集控制系统的连接。

请确保相机固件为官方最新版本。

支持的软硬件系统

Firefly 3399 或者 xxx 基于armv7 处理器的设备，32位64位均可，64位上已经经过测试，推荐使用64位处理器。

相机为凯视佳USB3.0 和USB2.0接口

Linux 推荐版本是ubuntu 16.04

# 配置操作系统

## Ubuntu 系统

sudo apt-get update

sudo apt-get install python-numpy

sudo apt-get install python-opencv

sudo apt-get install libopencv-dev

sudo apt-get install ffmpeg

以上库为完整运行和编译demo程序做准备

## 非ubuntu自配置的嵌入式linux系统

把库文件加入到系统的库路径中

## L-UNIFORM SDK 安装

### 获得

到我们的网站下载适应你系统的L-UNIFORM SDK

或者 到 <https://github.com/catchbest/KSJApiNewgit@github.com:catchbest/KSJApiNew.git>

下载命令：

git clone [git@github.com:catchbest/KSJApiNew.git](mailto:git@github.com:catchbest/KSJApiNew.git)

git checkout dev\_zhanwei

git submodule –init

git submodule update

更新命令：

Source UpdateAll.sh

Ubuntu 系统

解压缩压缩包

运行install.sh

根据提示选择

设置LD\_LIBRARY\_PATH 环境变量指向库的路径。

Ubuntu 系统

下载完开发包后解压缩

github.KSJApiNew/ 是开发包的根目录 注意必须保证根目录名字是github.KSJApiNew

/yourpath 代替您的真实路径

cd /yourpath/KSJDemoPython\_Base

sudo apt-get install python-numpy

sudo apt-get install python-opencv

安装以上两个包之后

cd /yourpath/github.KSJApiNew/KSJDemoPython\_Base

确定相机已经正确连接

sudo LD\_LIBRARY\_PATH=../KSJApi.bin/linux/ python camtest.py

屏幕上会出现相机的图像。

你可以修改camtest.py 快速测试你的参数设置。

C++

sudo apt-get install libopencv-dev

sudo apt-get install ffmpeg

SJDemoCPP\_Multiple

sudo LD\_LIBRARY\_PATH=../KSJApi.bin/linux/ ./catchbesttest

make

免sudo运行

方法1.

chmod -R 777 /dev/bus/usb

方法2

添加udev rules 文件 文件名

github.KSJApiNew/KSJApi.bin/linux/1-ksjusb.rules

内容

SUBSYSTEM=="usb",ATTRS{idVendor}=="0816",ATTRS{idProduct}=="1a15",GROUP="user",MODE="0777"

SUBSYSTEM=="usb",ATTRS{idVendor}=="0816",ATTRS{idProduct}=="1911",GROUP="user",MODE="0777"

根据你的相机PID VID修改rules文件 并把文件添加到你的uevent配置文件夹

ubuntu 16.04 路径为 /etc/udev/rules.d/

这样就不用 sudo 来访问相机了