# Allied Vision / AVT 干兆网GigE 相机快速使用说明

欢迎使用Allied Vision Technologies的产品,为方便您快速的使用我们的GigE干兆网系列工业相机,提供以下快速使用说明,本说明包含三个部分:

• 第一部分: 安装相机软件开发包Vimba SDK

第二部分: Vimba Viewer 使用方法第三部分: 干兆网相机性能优化方法

• 第四部分: 常见问题 Q&A

## 第一部分:安装Allied Vision SDK软件包 - Vimba SDK

1.1 软件下载地址 (免费下载安装, 无需注册)

https://china.alliedvision.com/cn/%E4%BA%A7%E5%93%81/%E8%BD%AF%E4%BB%B6.html



C, C++, .NET, and Python APIs

#### 联系我们的专家获取建议

#### VIMBA 4.0——ALLIED VISION相机软件开发工具包(SDK)

Vimba是Allied Vision推出的极具前瞻性的独立软件开发工具包(SDK),适于所有配备GigE Vision、USB3 Vision、IEEE 1394和Camera Link接口的Allied Vision相机。通过Vimba,您可以轻松控制Allied Vision相机、即刻获取图像,并为复杂的视觉应用独立编程或连接第三方资源库。

(图1)

1.2 根据您的操作系统环境,选择对应的软件版本下载(图2)



#### 免费下载Vimba

所有 Vimba 相关的下载都是免费的,包括编程样例和用户手册。您可以立即免费下载并使用 Vimba。

#### Downloads

#### 下载 Windows 版:

Vimba 4.0 Windows, Release Notes

#### 下载 Linux x86/x64 版:

Vimba v4.0 Linux, Release Notes

#### 下载 ARMv7 32-bit 版:

Vimba ARM32 v4.0, Release Notes

#### 下载 ARMv8 64-bit 版:

Vimba ARM64 v.4.0, Release Notes

(图2)

### 1.3 Vimba支持的相机种类和操作系统要求 (图3)

#### 支持的相机:

- Allied Vision GigE Vision 相机
- Allied Vision 1394 相机 (仅 Windows 版本)
- Allied Vision USB3 相机
- Allied Vision Camera Link 相机(仅 Windows 版本)

#### 操作系统:

Windows

Windows 7 (32位和 64位), Windows 10 (32位和 64位)

Linux

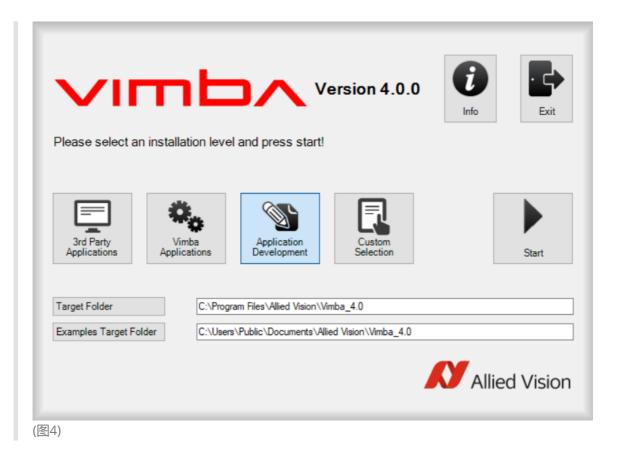
兼容基于 Intel-32位和 64位以及ARMv7 处理器的标准PC 上运行的Linux系统。 目前仅支持 GigE Vision与USB3 Vision 传输层,适用于Linux系统。已测试的发行版:

- Ubuntu 18.04 LTS (Intel-32位和 64位以及ARMv7 处理器的标准PC)
- Debian 10
- Debian 9
- Linux for ARMv7 (32-bit hard-float) 和 ARMv8 (64-bit hard-float) 兼容的嵌入式系统, 例如, Odroid XU4和NVIDIA Jetson TX2。经过测试的版本:
  - Ubuntu 18.04 LTS

(图3)

## 1.4 在Windows环境下安装Vimba,双击下载的可执行文件,出现安装界面(图4)

选择不同的安装模式,对于初次使用的用户,建议选择 Application Development 安装 Linux For X86/ARM的安装方式,采用自动化脚本,操作方法请参考软件附带的安装说明。一定要选择 Application Development 模式,否则API 文档及 代码例程 不会安装。另外,请确保当前安装用户有管理员权限。

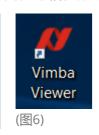


1.5 安装完成后,请确保Install Vimba Drivers复选框打钩的前提下(图5),退出安装程序,此时会进行驱动程序的安装,驱动安装完成后即完成全部安装过程。



## 第二部分: Vimba Viewer的使用方法

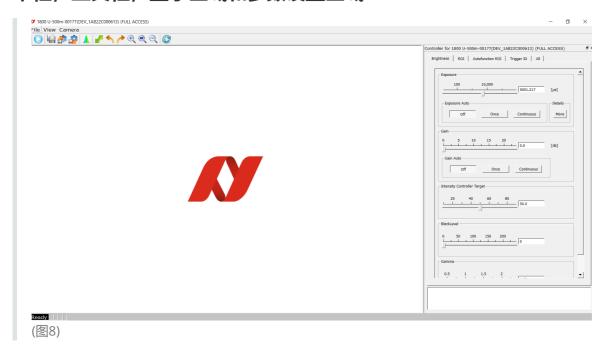
介绍一下相机调试工具Vimba Viewer, 双击图标启动软件(图6)



2.1 在画面左侧的相机列表中,会出现当前连接的相机,我们连接 USB3.0相机时,相机的型号会出现在USB总线下,此时单击相机的名 称即可进入调试界面 (图7)



2.2 调试界面如下图所示,与一般的Windows软件类似,界面包含菜单栏,工具栏,显示区域和参数设置区域



2.3 工具栏上的工具按钮依次为: ①开始/停止采集 ②保存图像 ③读取配置到相机 ④保存配置到主机 ⑤打开直方图窗口 ⑥画面填充整个界面 ⑦画面向左旋转90° ⑧画面向右旋转90° ⑨放大图像,默认比例,缩小图像 ⑩调出Docking窗口



(图9)

## 2.4【参数区-亮度相关】控制图像的亮度值,包括以下主要参数:

Exposure【曝光值】,单位微秒;

Exposure Auto【自动曝光】,可以选择关闭,单次和连续三种模式;

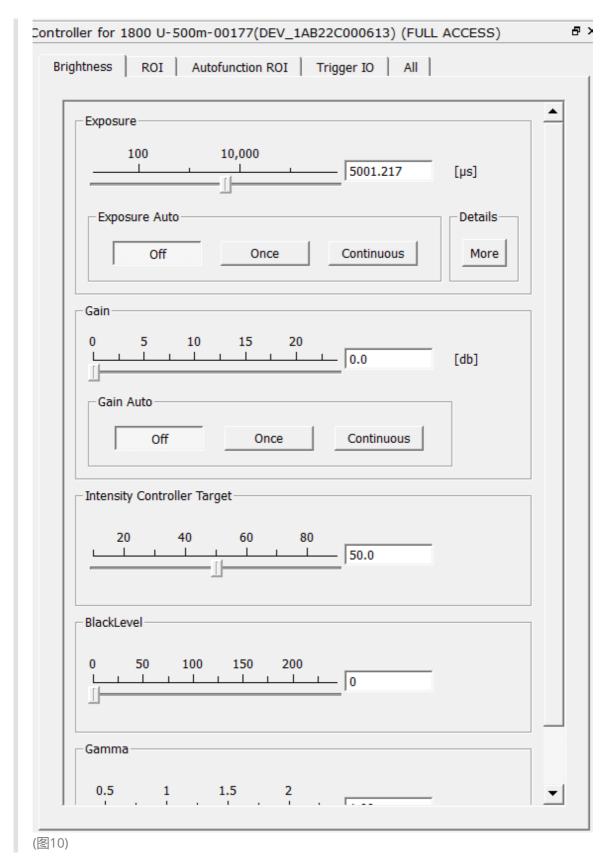
Gain【增益】, 单位db;

Gain Auto【自动增益】,可以选择关闭,单次和连续三种模式;

Intensity Controller Target【亮度控制目标值】:使用自动功能时设置的目标值;

Black Level【黑底】:调整相机的底噪;

Gamma【Gamma】:调整图像的Gamma值;



2.5【参数区-ROI相关】控制图像的有效区域,包括以下主要参数:

Pixel Format【像素格式】:选择输出的像素格式,需要在停止采集状态下修改; ROI【有效区域】:更改相机输出的有效区域大小和位置,需要在停止采集状态下修改;



2.6【参数区-自动功能ROI】: 指定自动曝光、自动增益等自动功能的有效区域,需要在停止采集状态下修改;

Controller for 1800 U-500m-00177(DEV_1AB22C000613)	(FULL ACCESS) 5	×
Brightness   ROI Autofunction ROI   Trigger IO	All	1
- AutoMode ROI		
	THE STATE OF THE S	
	THE PARTY OF THE P	
	THE STATE OF THE S	
- AutoModeRegion		
OffsetY: 0 • OffsetX:	0	
Bottom: 1944 🚊 Right:	2592 <del>-</del>	
Height: 1944 亡 Width:	2592	
Full1/4	1/16	
Exposure Auto		
Min: 12.96 Current		
Max: 764148.44 : Current		
	,	
(図12)		

(图12)

## 2.7【参数区-触发&I/O】

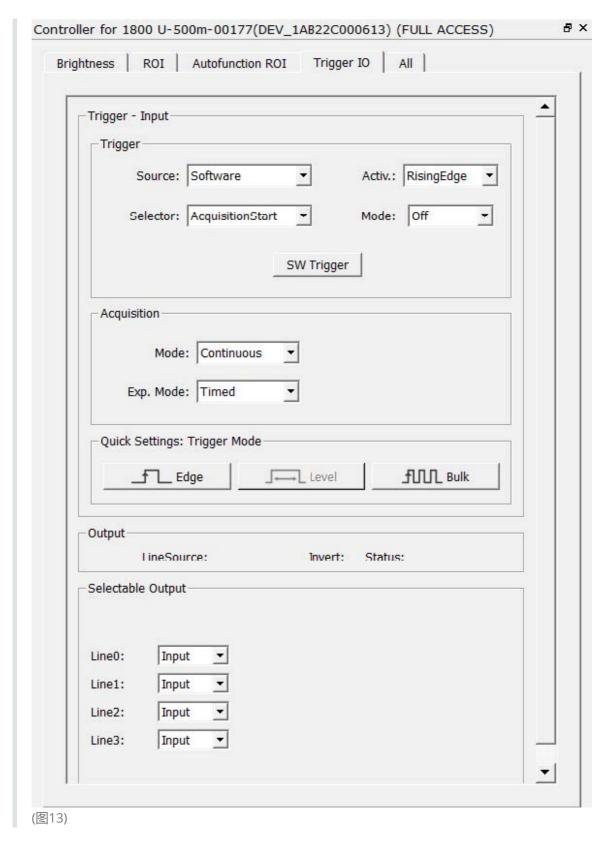
Trigger Source【触发源】:选择触发相机的方式为软触发或者外部触发;

Trigger Actv. 【有效沿】: 选择外触发信号的有效边沿; Trigger Selector【触发选择】:选择触发信号的作用点;

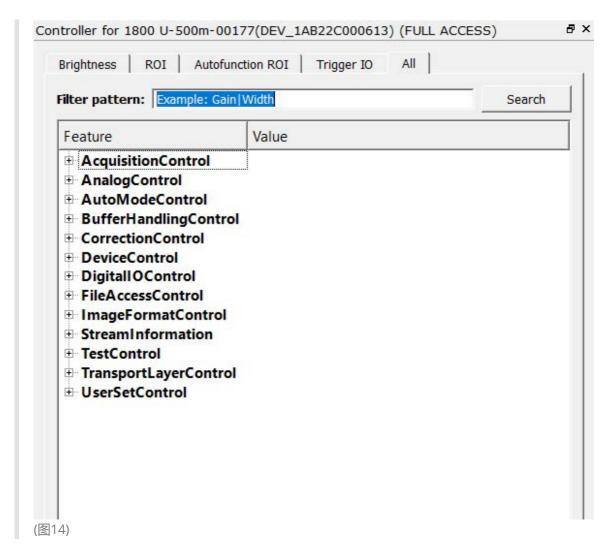
Trigger Mode【模式】: 打开或者关闭触发功能;

Acquisiton Mode【采集模式】:选择单帧、多帧、连续三种不同的采集方式;

Exp. Mode【曝光模式】: 定时曝光;



2.8【参数区-全部参数】:包含了相机的全部参数,按照参数所属功能分类,可通过过滤器进行关键字搜索快速定位;



## 2.9【状态栏】显示当前的采集状态,图像高度,宽度,像素格式, 累计采集的帧数,当前的Rec帧率,Cam帧率,Dis帧率

Rec帧率表示SDK收到的帧率
Cam 帧率表示相机发出的帧率
Dis 帧率表示显示帧率,最大30fps左右

Running... Size H: 1944 ,W: 2592 Pixel Format: Mono8 Frames: 1408 Current FPS: Rcv: 38.53 Cam: 38.53 Dis: 29.57
(图15)

## 2.10 常用的相机工作模式设置方法:

#### 2.10.1 【设置连续自由采集】:

【Trigger Source】选择为Software

【Trigger Mode】选择为Off

【Trigger Selector】选择为FrameStart

【Acquisiton Mode】选择为Continuous

单击工具栏上的开始采集,相机将开始连续的自由采集

#### 2.10.2 【设置软件触发采集】:

【Trigger Source】选择为Software 【Trigger Mode】选择为On 【Trigger Selector】选择为FrameStart 【Acquisiton Mode】选择为Continuous 单击工具栏上的开始采集 单击SW Trigger按钮一次,相机将采集一次

#### 2.10.3 【设置硬件触发采集】:

【Trigger Source】选择为Line0 【Actvx.】选择为需要的有效边沿类型 【Trigger Mode】选择为On 【Trigger Selector】选择为FrameStart 【Acquisiton Mode】选择为Continuous 单击工具栏上的开始采集 Line0有效激活一次,相机将采集一次

## 第三部分:干兆网相机性能优化方法

## 3.1 干兆网相机硬件连接

#### 3.1.1 干兆网卡 - GigE PCIe 数据采集卡

为确保工业相机传输的可靠性和带宽,GigE接口的工业相机请连接到干兆网卡或者干兆网交换机上,我司推荐网卡及交换机型号如下:

## GigE network interface cards

The network interface card is the most critical system component, and for maximum performance we highly recommend using one of the following PCI/PCI-E cards.

Manufacturer	Model	PCI-32	PCI-Ex 1	PCI-Ex 4
Intel Corporation	Intel® PRO/1000 GT Desktop Adapter	•		
Intel Corporation	Intel® PRO/1000 PT Desktop Adapter		~	
Intel Corporation	Intel® CT		~	
Intel Corporation	Intel® PRO/1000 PT Dual Port			~
Intel Corporation Intel® ET2 Server Quad Port				~
Intel Corporation	Intel® I340-T4 Server Quad Port			¥
Intel Corporation	Intel® I350-T2 Server Dual Port			V

例如:下图为一款带4个干兆网接口的网卡,可以接入4台AVT干兆网相机:



### 3.1.2 干兆交换机 - GigE Switch 交换机

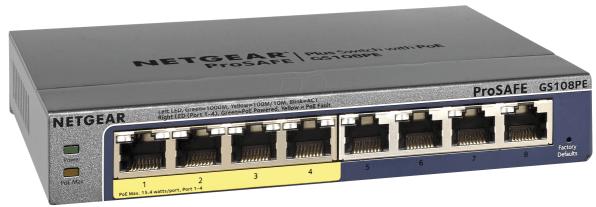
也可以使用干兆网交换机接入多台相机,但是由于共享带宽的原因,每台相机的实际使用带宽会变小:

## GigE switches

We recommend that you work with manufacturers to select switches to satisfy your requirements. It is not possible to test a majority of new and existing GigE switches. The primary consideration when selecting a switch should be system capacity. These include things like: RAM, flash memory, packet buffer memory, switch fabric speed, switching capacity and maximum bandwidth in packets per second.

Manufacturer	Model	Number of ports	
Dell	PowerConnect 28xx Series	8*	
*24 port available			

下图为8口干兆交换机,其中4个为PoE接口,可以给支持PoE功能的相机供电:



当多个相机通过干兆交换机,连接到一个网口时,多相机共享一个干兆网带宽,需要对每个相机的传输带宽做限制,确保不会发生数据冲突现象

#### 3.1.3 相机供电电源配件

电源连接,Mako系列的电源接口为8PIN接头,Manta和GT系列的电源接口为12PIN 接头,请根据相机型号选择对应的电源;对于支持PoE的型号,可以不需要电源,通过网线给相机供电,我司推荐PoE网卡及PoE交换机型号如下(图7):

#### GigE host adapter/frame grabber PoE+ cards

Manufacturer	Model	Form factor
ADLINK	PCIe-GIE72 Dual port with PoE+ support	PCI Express x4 compliant
ADLINK	PCIe-GIE74  Quad port with PoE+ support	PCI Express x4 compliant

#### GigE switches with PoE/PoE+ support

Manufacturer	Model	Number of ports	PoE/PoE+	
Allied Telesis	AT-GS950/8POE	8	PoE	
Allied Telesis	AT-GS950/10PS 10		PoE/PoE+	
Cisco	SRW2008MP	8	PoE	
HP Networking	NJ2000G IntelliJack Switch	4 + 2 pass-through	PoE/PoE+	
HP Networking	V1905-10G-PoE Switch 10		PoE	
Linksys	LGS308P 8		PoE/PoE+	
Linksys	LGS108P	8	PoE/PoE+	
NETGEAR	GS510TP	8	PoE/PoE+	

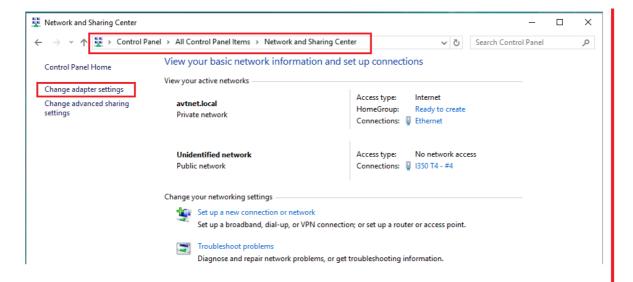
POE模式下,需要连接的网卡也具有相应的POE功能,或者使用POE Injector的方式

## 3.2 Vimba Driver Installer 使用 - 安装干兆网卡的AVT Vimba驱动

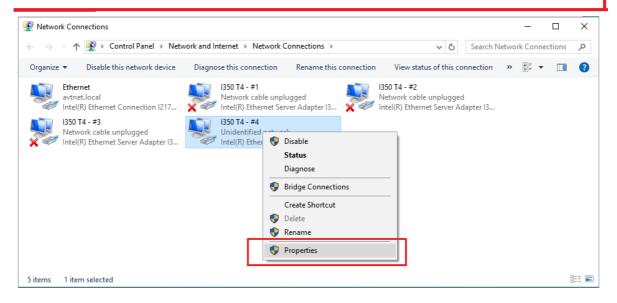
可以使用Vimba Driver Installer 程序对相机连接的网卡驱动进行优化,以达到最高的数据传输效率,同时减少CPU占用率:



#### 3.2.1 网卡驱动参数优化

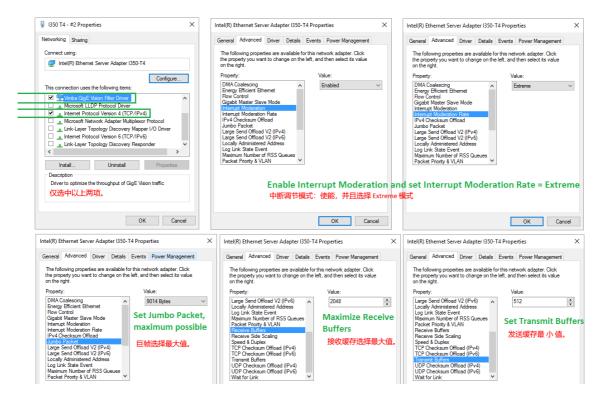


1. Go to Control Panel-->Network and Sharing Center --> Change Adapter Settings



#### 2. right-click on your NIC and select Properties

3. Adjust properties as shown below

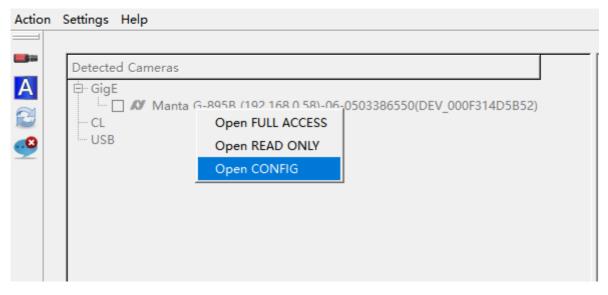




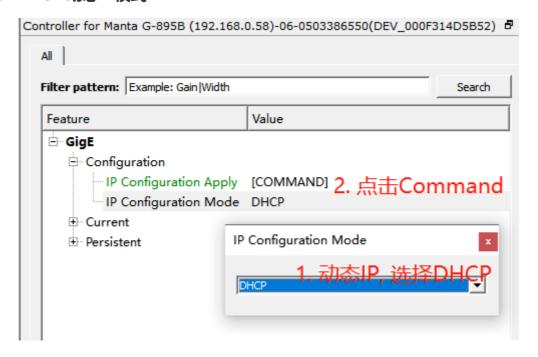
## 3.3 网卡及相机的IP设置

可以使用Vimba Viewer的Open Config菜单进行相机IP修改:

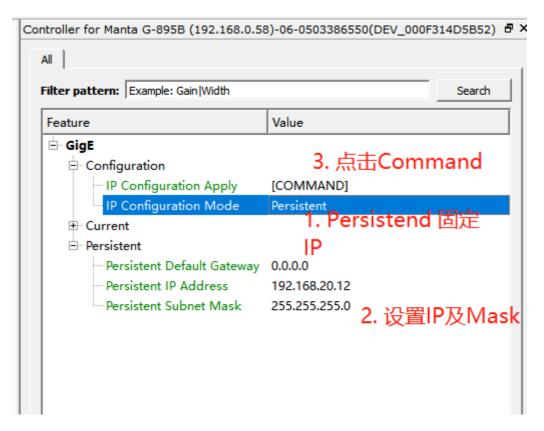
✓ Vimba Viewer 2.3.0



#### 3.3.1 DHCP 动态IP模式

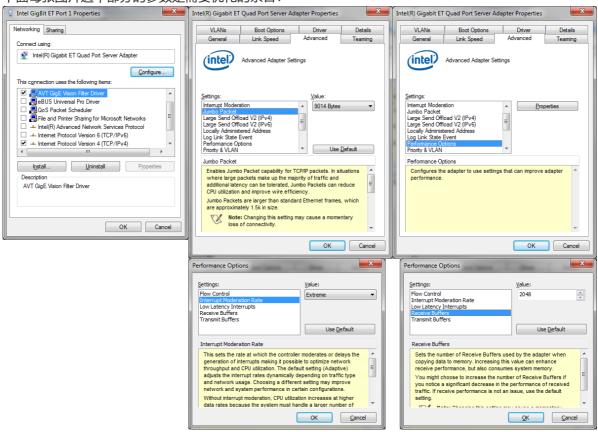


#### 3.3.2 Persistent 固定IP模式



## 3.4 网卡驱动性能优化

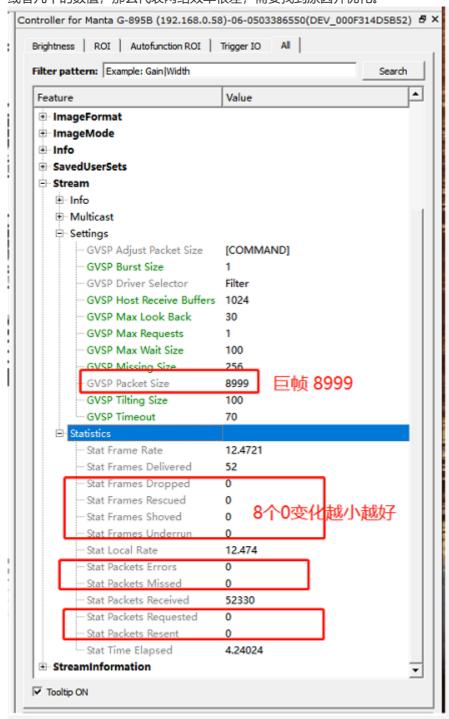
下面每张图片选中部分的参数是需要优化的条目:



#### 3.5 网络性能测试

可以使用Vimba Viewer中Statistics部分查看是否有大量的丢帧/重传等错误:

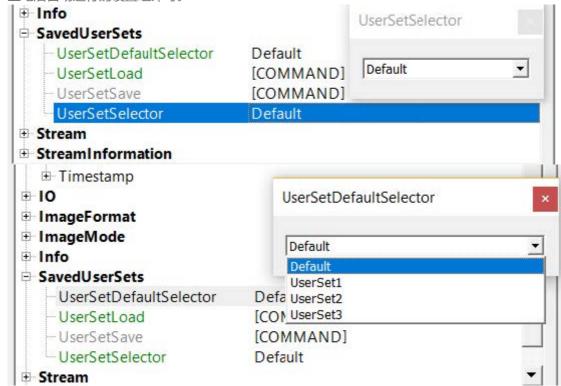
- 1. GVSP Packet Size: 最好是8999,也就是之前网卡驱动中的Jumbo Packet Size 巨帧参数。
- 2. Statistics: Stat Frames Dropped/Rescued/Shoved/Underrun, Stat Packets
  Errors/Missed/Requested/Resent 等变化越小越好。这些值最开始都是0,在经过几分钟,几个小时后,这些值如果变化很小,例如小于100,那么代表网络传输效率很好,反之,如果每秒增加几或者几十的数值,那么代表网络效率很差,需要找到原因并优化。



第三部分:常见问题Q&A

### Q1. 如何保存当前参数和配置到相机, 重新掉电后自动加载?

A1. 相机本身可以保存4组用户设置: Default,UserSet1,UserSet2,UserSet3,其中Default为出厂默认配置,如果用户需要保存自己参数,请先指定Default以外的设置,比如UserSet1,点击UserSetSave[COMMAND]完成参数的保存,在UserSetDaultSelector中选中UserSet1,作为相机上电后自动运行的设置组即可。



## Q2. 相机无法采集图像,或者采集帧率很低?

A2. 确认是否正在使用干兆网模式,避免误用百兆网。另外彩色相机的RGB8会让帧速减小为1/3,可以使用BayerRGB8代替,以达到标称最高帧带。

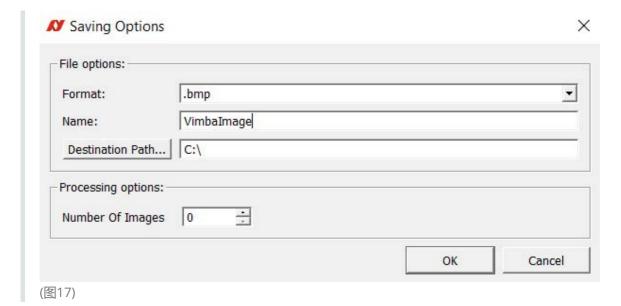
相机默认的带宽设置是115000000,对于干兆网接口来说,此带宽最大可以设置为125000000,通过修改此参数,可以让相机达到最大帧率采集。

StreamBytesPerSecond 115000000

## Q3. 如何保存拍摄的图像?

A3. 对于单张图像,可以在采集停止时,鼠标右键点击显示区,调出Save Image...对话框进行保存;

对于保存多张图像,需要在采集前指定保存的张数,保存地址,命名规则等信息,以上信息可以在菜单栏File中的Image Serial Option里设置,设置完成后开始采集,当采集的帧数超过设置的保存张数时,停止采集,点击工具栏上的Save Images按钮即可完成批量保存;



## Q4. 我想通过SDK对相机进行开发,如何获得例程和文档?

A4. VIMBA安装时,会自动安装开发环境及开发文档到主机,请通过Windows的开始菜单,找到 Allied Vision Vimba文件夹,在此文件夹下,针对不同的语言,有对应的开发API手册: 《Vimba C API Manuual》 《Vimba C++ API Mannual》 《Vimba C# API Mannual》 《Vimba Python API Mannual》 例子请参考Vimba Examples Folder, 同样按照不同的语言,进行了分类(图19); Images 8/3/2020 10:32 AM File folder VimbaC\_Examples 8/3/2020 10:32 AM File folder VimbaCPP Examples 8/3/2020 10:32 AM File folder VimbaCPP\_Source 8/3/2020 10:32 AM File folder VimbaNET\_Examples 8/3/2020 10:32 AM File folder VimbaPython\_Examples 8/3/2020 10:32 AM File folder VimbaPython\_Source 8/3/2020 10:32 AM File folder ExamplesOverviewWin64 4/29/2020 3:39 PM H I ML Application (图19)

## Q6. Linux 平台下 AVT 干兆网相机的性能优化方法有哪些?

A6. 详细方法请参考

## Q7. 本手册的PDF版本在哪里下载?

A7. 请点击链接 AVT GigE Manual AVTCN.pdf

## **Version**

2021/03/31