

工业相机 SDK 二次开发示例程序说明（VS 版）

【摘要】

本文档主要介绍了使用工业相机 SDK(Software Development Kit)开发 C++程序方法及过程。在 SDK 开发包目录下,提供了 27 个 VS 示例程序,其中 MFC 程序 6 个,分别为 BasicDemo、ReconnectDemo、SetIO、ForceIpDemo、MultipleCamera、BasedOnGenTL; 控制台程序 21 个, 分别为 CamLBasicDemo、ChunkData、ConnectSpecCamera、ConvertPixelFormat、DynamicallyLoadDLL、Events、Grab_ActionCommand、Grab_Callback、GrabImage、GrabImage_Display、GrabStrategies、HighBandwidthDecode、MultiCast、ParametrizeCamera_FileAccess、ParametrizeCamera_LoadAndSave、Recording、SavePonitCloudData_3D、ImageEnhance、SpatialDenoise、LensShadingCorrection 和 ColorCorrect。这些示例程序展示了工业相机 SDK 的各个接口的调用方式。

本文档就这六个 MFC 示例程序的操作方法和开发流程展开讨论, 介绍各个示例程序的使用步骤和开发流程, 方便用户快速入门使用 C++的 SDK。

【注意】

C++版示例程序兼容中英文, 对关键的程序会有中英文的注释, 且界面控件也有中英文的区分, 可通过切换 Dialog 实现。

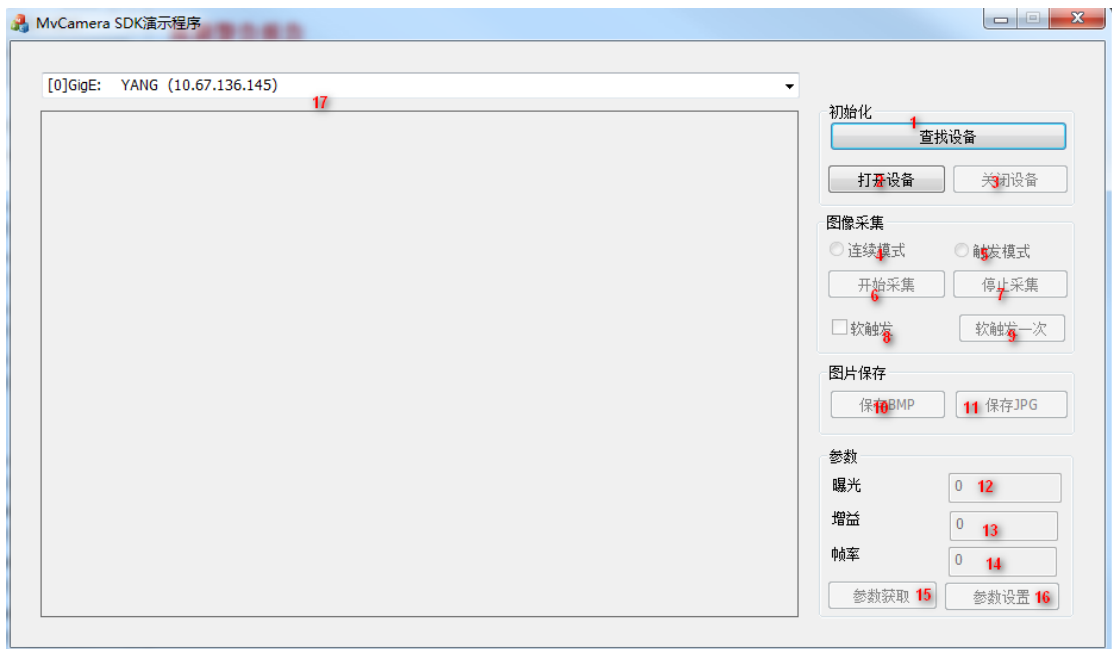
一. BasicDemo 使用步骤及开发流程

BasicDemo 是一个基本示例程序, 包含了 SDK 使用过程中常用的一些接口调用, 初次使用工业相机 SDK 进行二次开发的用户推荐首先参考 BasicDemo, 其涵盖了大多数用户对 SDK 的使用方法示例需求。

1.1 Demo 软件使用步骤

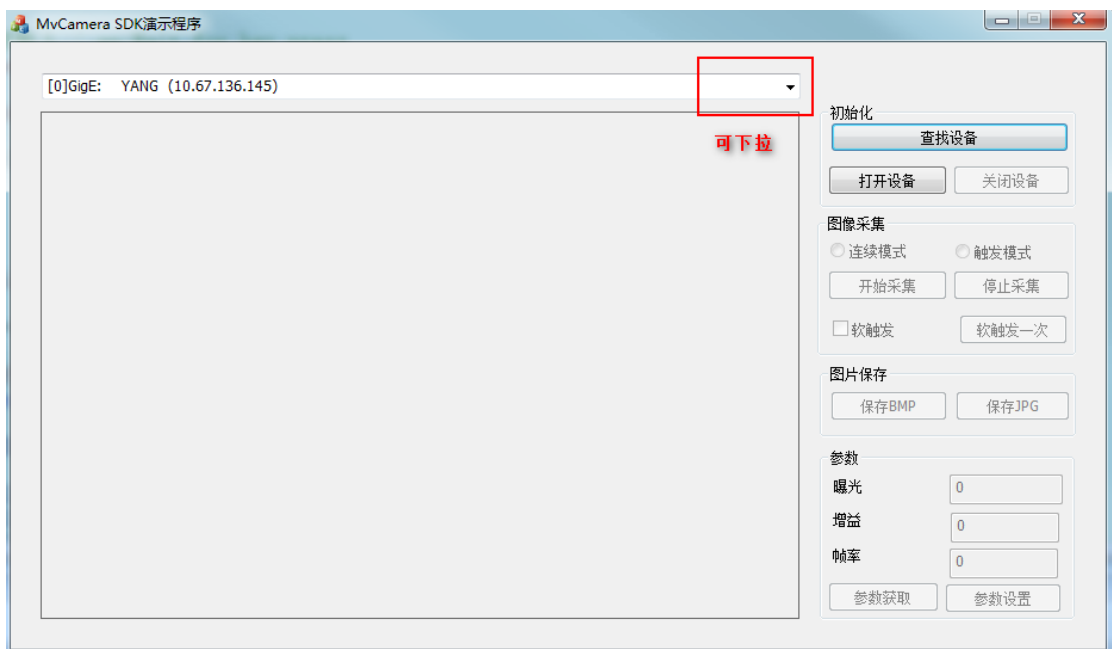
1.1.1 界面总体

软件界面总览, 一共包括四个控制模块(初始化, 图像采集, 图片保存, 参数控制)、一个下拉设备列表和一个图像显示区域

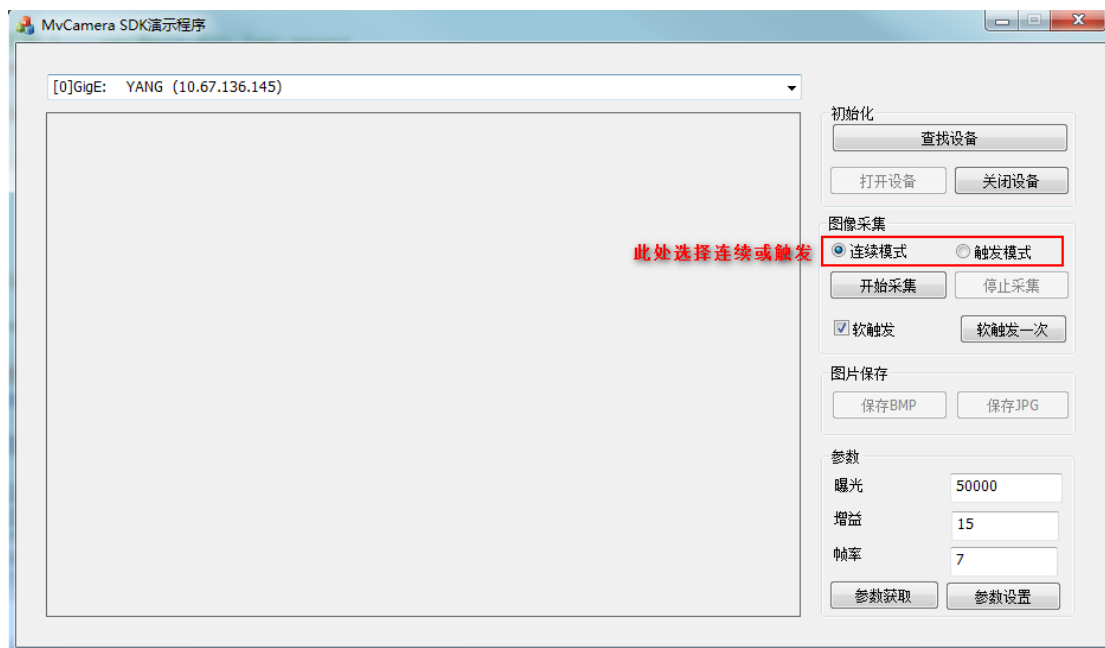


1.1.2 使用过程

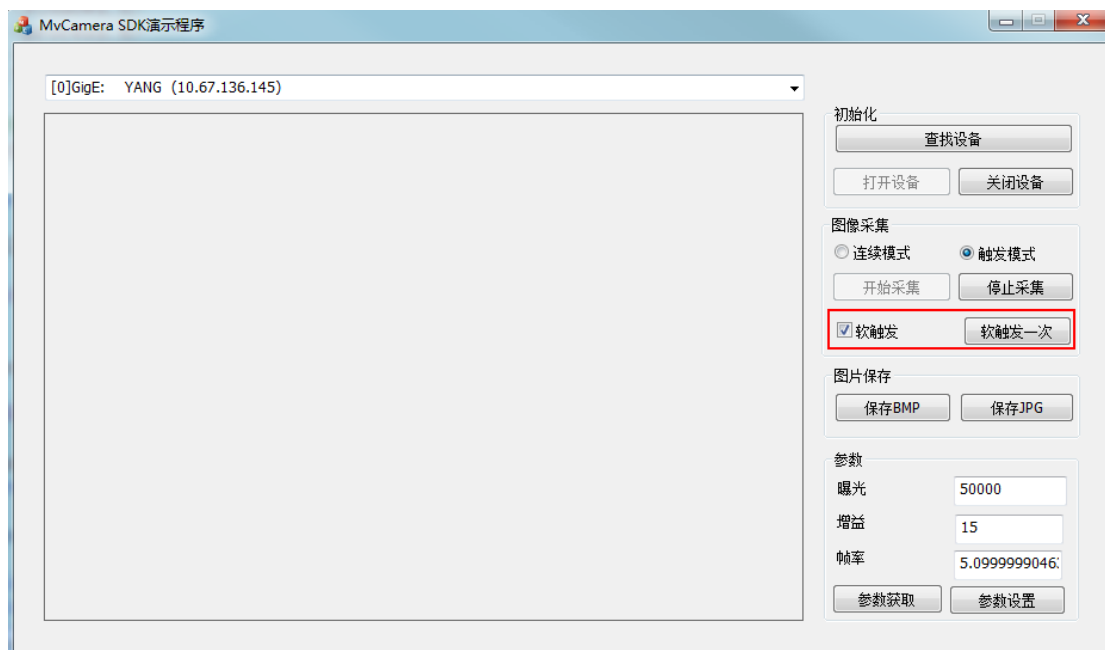
点击【查找设备】进行查找设备，这时（17）会出现当前在线的设备列表，命名方式为 用户 ID 不为空时显示设备类型+设备名称+IP 地址，设备为空时显示设备类型+设备型号+IP 地址。选择其中一个设备



点击【打开设备】打开当前选中的设备，默认以连续方式打开设备。选择触发模式可以选中触发模式单选框。



在触发模式下，可以设置为软触发，当点击【开始采集】后，同时【软触发一次】也是可以点击从而完成触发一次功能



采用连续模式下，点击【开始采集】进行图像采集，左边的显示区域将会出现实时图像
此时，若点击【保存 BMP】或者【保存 JPG】，将会在当前 exe 目录下出现一个 bmp 或 jpg 类型的图片，即为保存的当前图像

点击【获取参数】将会刷新当前的曝光时间、增益和帧率的数值，而更改【曝光】、【增益】、【帧率】的数值之后点击【设置参数】将会重新设置新的曝光时间、增益和帧率的数值



在使用过程中有任何异常或错误，都会以弹窗的形式出现提示，若没有任何提示，则认为一切正常地运行

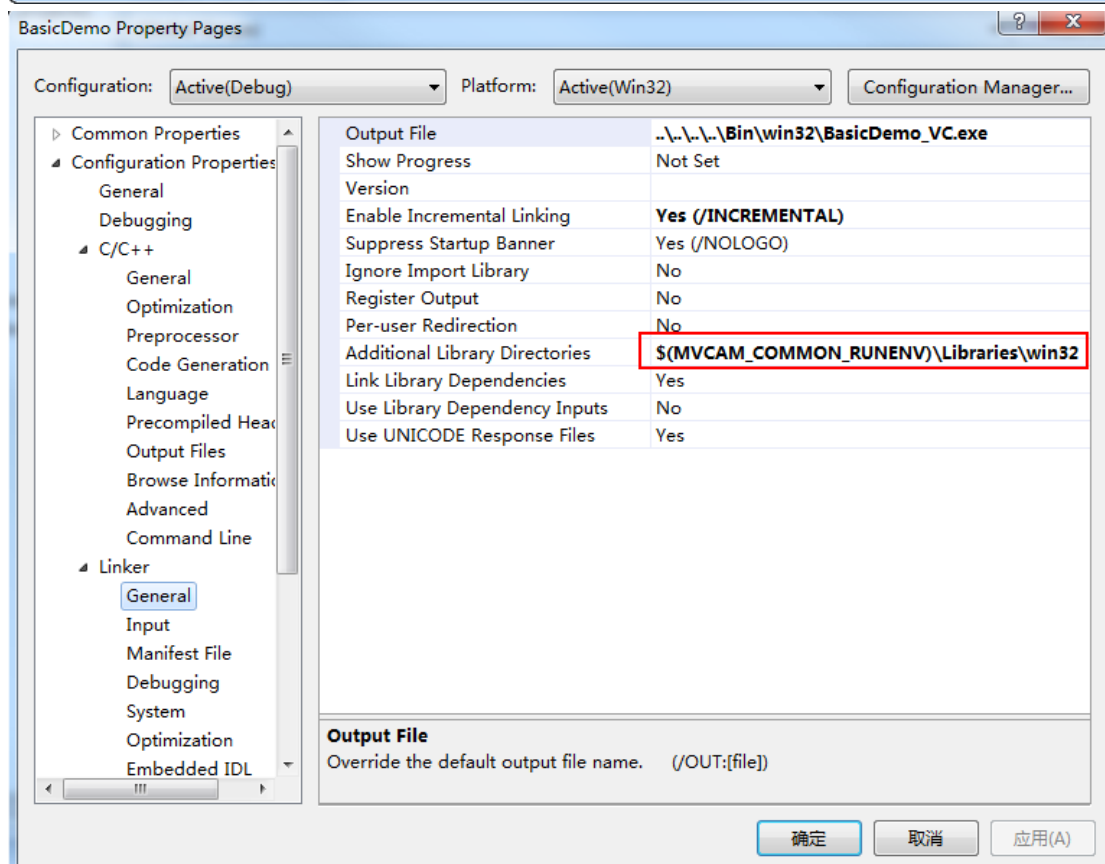
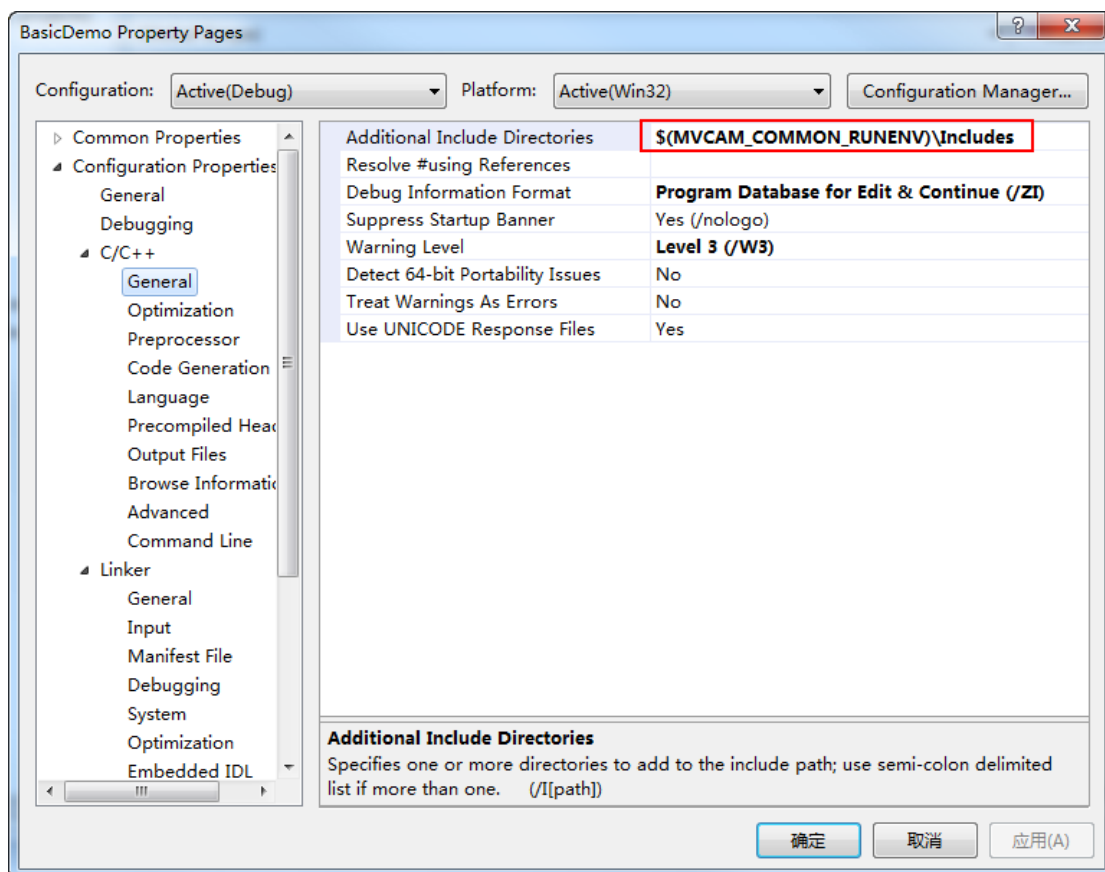
1.2 Demo 软件开发步骤

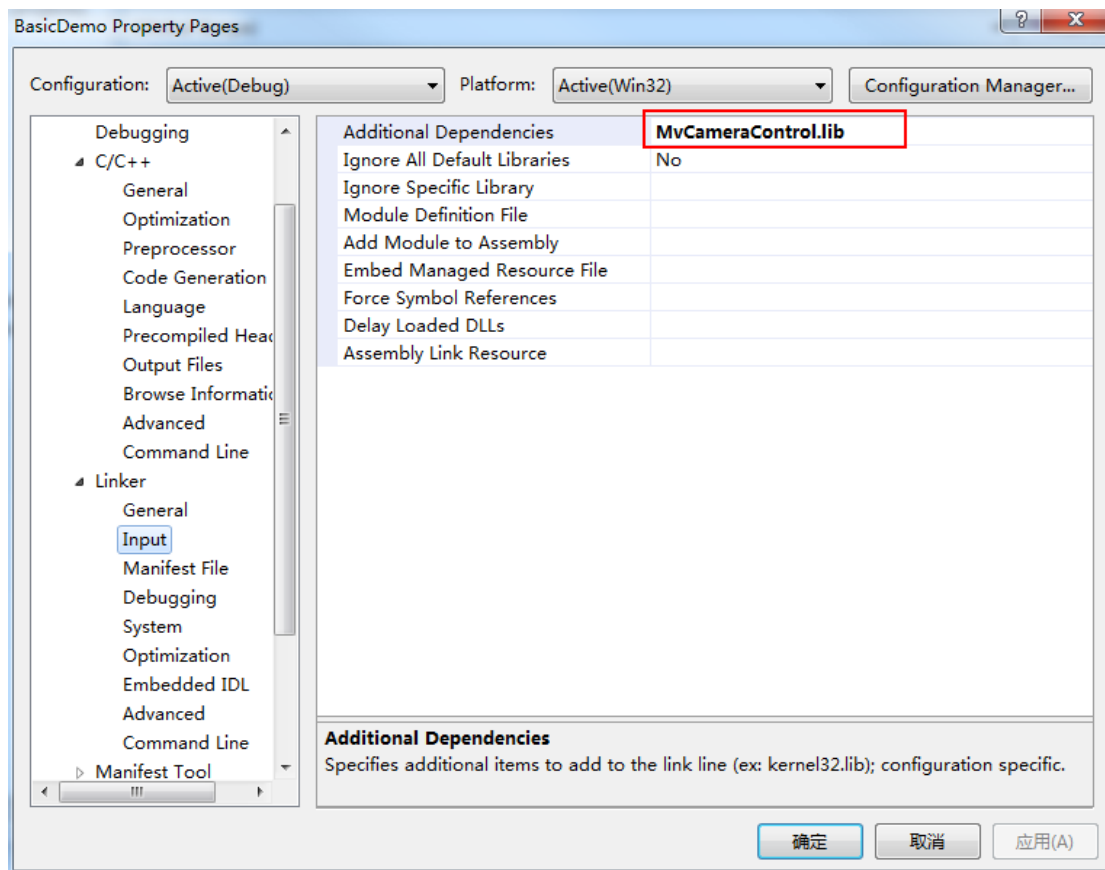
1.2.1 DLL 加载

安装好 LBAS 的同时会把相应 32 和 64 的 dll 打到环境变量。

1.2.2 工程配置

创建 VS 工程并添加引用，加入 MvCameraControl.lib 和 MvCameraControl.h 到工程中。





1.2.3 引用命名空间

添加头文件和库文件引用之后，就可以调 MyCamera 类中相机操作的函数。

```
1 1/*****  
2 2/ * 以C++接口为基础，对常用函数进行二次封装，方便用户使用 .....*/  
3 3/ *****  
4 4/  
5 5/ #ifndef _MY_CAMERA_H_  
6 6/ #define _MY_CAMERA_H_  
7 7/  
8 8/ #include <stdio.h>  
9 9/ #include "MvCameraControl.h"  
10 10/  
11 11/ class CMyCamera  
12 12/ {  
13 13/ public:  
14 14/ .....CMyCamera();  
15 15/ .....~CMyCamera();  
16 16/  
17 17/ .....static int EnumDevices(MV_CC_DEVICE_INFO_LIST* pstDevList);  
18 18/  
19 19/ .....//.ch: 打开设备 | .en: Open Device  
20 20/ .....int .....Open(MV_CC_DEVICE_INFO* pstDeviceInfo);  
21 21/  
22 22/ .....//.ch: 关闭设备 | .en: Close Device  
23 23/ .....int .....Close();  
24 24/  
25 25/ .....//.ch: 开启抓图 | .en: Start Grabbing  
26 26/ .....int .....StartGrabbing();  
27 27/  
28 28/ .....//.ch: 停止抓图 | .en: Stop Grabbing  
29 29/ .....int .....StopGrabbing();  
30 30/  
31 31/ .....//.ch: 主动获取一帧图像数据 | .en: Get one frame initiatively  
32 32/ .....int .....GetOneFrameTimeout(unsigned char* pData, unsigned int* pnDataLen, unsigned int nDataSize, MV_FRAME_C  
33 33/  
34 34/ .....//.ch: 设置显示窗口句柄 | .en: Set Display Window Handle  
35 35/ .....int .....Display(void* hWnd);  
36 36/  
37 37/ .....//.ch: 保存图片 | .en: save image
```

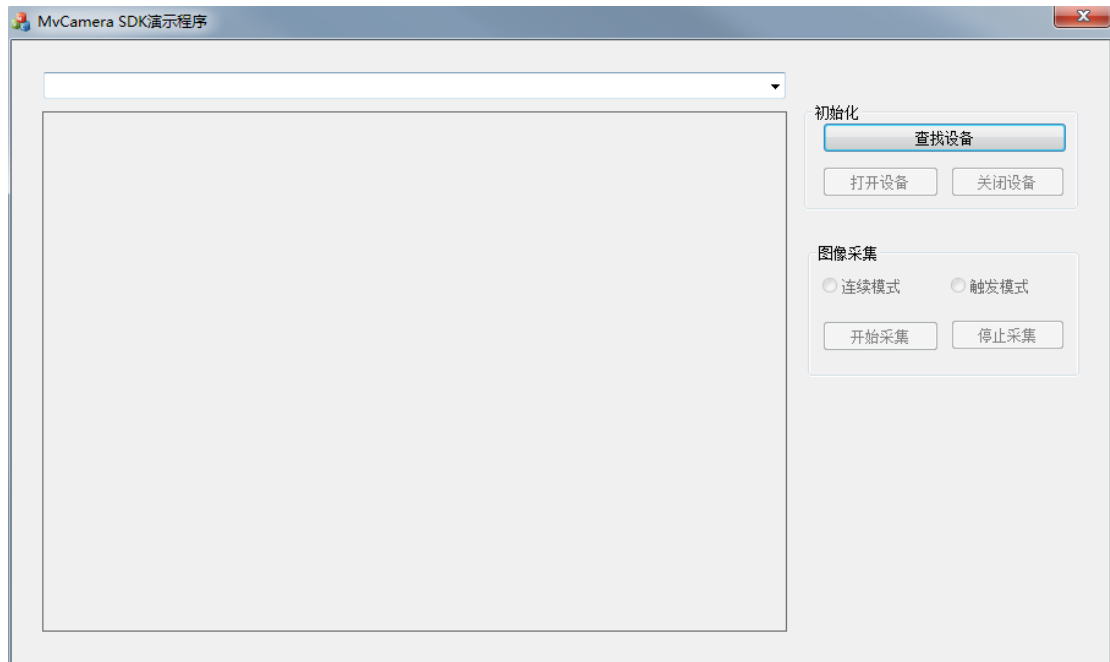
二. ReconnectDemo 使用步骤及开发流程

ReconnectDemo 重点展示了 SDK 中相机断线重连的操作步骤。告知用户如何使用断线回调以及如何重新连接相机。

2.1 Demo 软件使用步骤

2.1.1 界面总体

总体界面如下图。界面类似 BasicDemo，具有查找设备、打开设备、关闭设备、开始采集、停止采集、设置触发等功能。



2.1.2 使用过程

ReconnectDemo 中，当相机断线时，程序会进入异常回调，异常回调中，会根据当前选中的相机信息进行不断的尝试连接，当相机在线时则会被连接上。

2.2 Demo 软件开发步骤

关于相机操作的开发流程与 BasicDemo 相似。本节重点介绍回调函数的使用方法。

在 C++ 中，通过传函数指针实现回调功能。在工业相机 C++ SDK 中，异常断线的回调为 `MV_CC_RegisterExceptionCallBack`。

在 `CBasicDemoDlg` 类中实现断线重连的函数 `ReconnectDevice`，然后传入回调函数 `RegisterExceptionCallBack` 中，当打开相机操作之后，利用 SDK 中注册回调函数接口，注册回调函数。当相机异常断线时，程序会进入异常回调。用户可在异常回调中进行重新连接相机的操作。注册过程如下：

```
m_pcMyCamera->RegisterExceptionCallBack(ReconnectDevice, this);
```

三. SetIODemo 使用步骤及开发流程

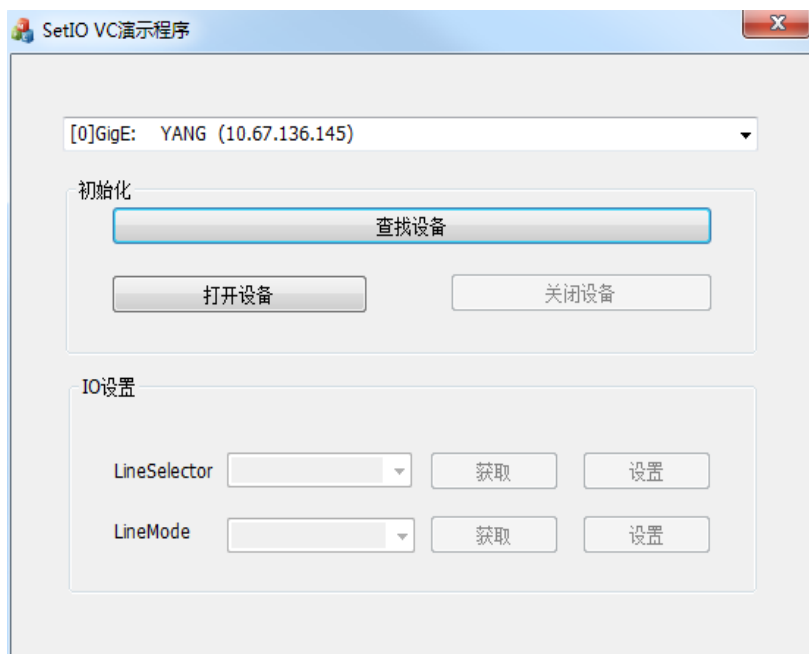
本节介绍的 Demo 主要实现对相机 IO 输入输出的控制。使用用户群体为需要对相机 IO 进行控制的用户。

当用户需要使用功能相机 IO 属性时，首先需要将相机设置成触发模式，并且选择相应的触发源 TriggerSource，例如选择 Line0 进行输入设置，可以选择高电平、低电平触发等；然后在 Digital IO Control 中对触发源进一步设置，比如滤波，延时等，也可以对 Line1 进行输出设置，对 Line2 进行输入或者输出的设置；其中输入和输出对应不同颜色的信号线，不同系列的相机，IO 定义和接线也可能不同，所以设置好这些 IO 属性后，要通过相机 IO 特定的接线图，连接对应的信号线，来实现该 IO 的功能。本节介绍的 demo 是关于相机 IO 属性的简单设置，相机的 Digital IO Control 详细设置可以参考 LBAS。

3.1 Demo 软件使用步骤

3.1.1 界面总体

总体界面如下图所示。



3.1.2 使用过程

相机基本操作与 BasicDemo 相似。打开一个设备后可以对相机的 IO 属性进行获取和设置。IO 属性主要有 LineSelector 和 LineMode 两个。分别点击获取和设置可以对相应的属性进行读取和写入。

3.2 Demo 软件开发步骤

3.2.1 IO 属性

有关相机 IO 属性主要有两个：LineSelector 和 LineMode。LineSelector 指输出端口选择，目前相机主要有三个 IO 端口：Line0，Line1，Line2。其中，Line0 只可配置为输入，Line1 只可配置为输出，Line2 可配置为输入或者输出。LineMode 表示输入或者输出模式。

3.2.2 获取和设置接口

在示例程序中，获取和设置 IO 用到的接口分别为：`MV_CC_GetEnumValue(IN void* handle, IN const char* strKey, OUT MVCC_ENUMVALUE *pEnumValue)`，以及 `MV_CC_SetEnumValue(IN void* handle, IN const char* strKey, IN unsigned int nValue)`。

在 SDK 中，类似此类 Set 或 Get + 数据类型 + Value 的接口函数成为万能接口函数，其作用为获取或设置相机任意属性值。万能接口的第一个参数为属性名称，为一个 string 型字符串，相机属性名称可以通过 LBAS 客户端的属性树查询。第二个参数为获取到的或者设置的属性值。

3.2.3 IO 操作

在本节示例程序中，主要用到的属性节点为”LineSelector”以及”LineMode”，其属性类型均为 Enumeration 类型。调用万能接口即可实现对其属性的操作。

获取操作如下：

```
nRet = m_pcMyCamera->GetEnumValue("LineSelector", &stSelector);  
nRet = m_pcMyCamera->GetEnumValue("LineMode", &stSelector);
```

设置操作如下：

```
nRet = m_pcMyCamera->SetEnumValue("LineSelector", nValue);  
nRet = m_pcMyCamera->SetEnumValue("LineMode", nValue);
```

四. ForceIpDemo 使用步骤和开发流程

4.1 Demo 软件使用步骤

4.1.1 界面总体

软件界面如下图所示。



界面主要分为两个模块：初始化模块和设置 IP 模块。

4.1.2 使用过程

首先，点击查找设备对网段内的设备进行枚举，软件自动选择列表中第一项。

然后，选择需要配置 IP 的设备。

在设置 IP 模块的提示信息中会提示本机网卡所在的网段并显示建议设置的 IP 范围。在输入框中输入想要设置的 IP，点击设置。

4.2 Demo 软件开发步骤

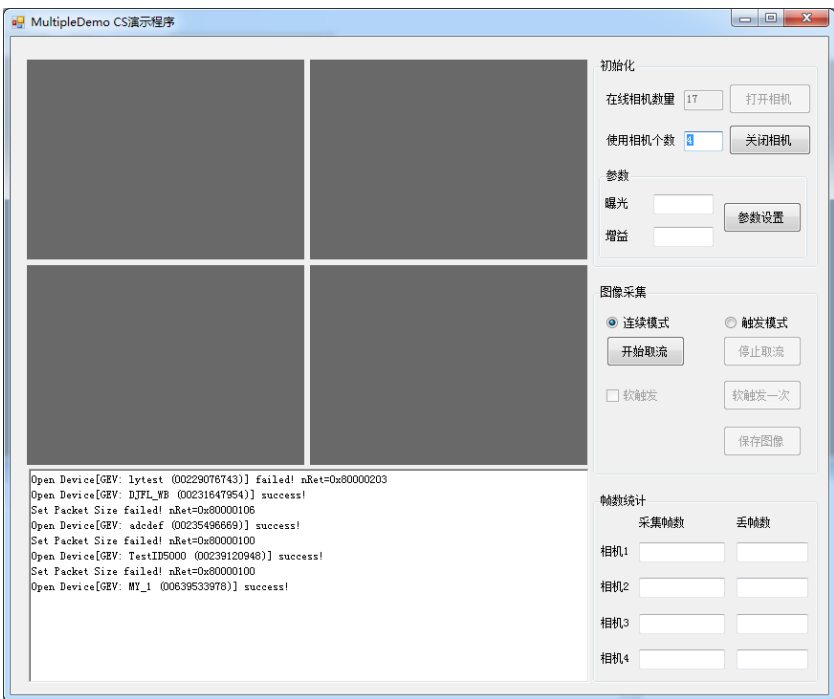
设置 IP 调用 SDK 中 `MV_GIGE_ForceIpEx(IN void* handle, unsigned int nIP, unsigned int nSubNetMask, unsigned int nDefaultGateWay)`接口。

五. MultipleDemo 使用步骤及开发流程

5.1 Demo 软件使用步骤

5.1.1 界面总体

总览界面,软件界面主要包括两个控制模块(初始化、采集图像)，九块图像显示区域、帧数信息显示区域以及操作信息输出框。



5.1.2 使用过程

打开软件，会自动枚举当前网段的相机，并将最前面的九个相机对应到相应窗口中，用

户选中需要的相机，然后点击“打开相机”。

点击“开始采集”，左侧会显示预览图像。同时采集帧数和丢帧数会即时更新数据（1 秒更新一次）。此时若点击“保存图片”，会在当前 exe 目录下出现所保存的图片。若希望结束，则点击“停止采集”，“关闭设备”即可。

当出现异常和错误时，会在输出框内进行显示。

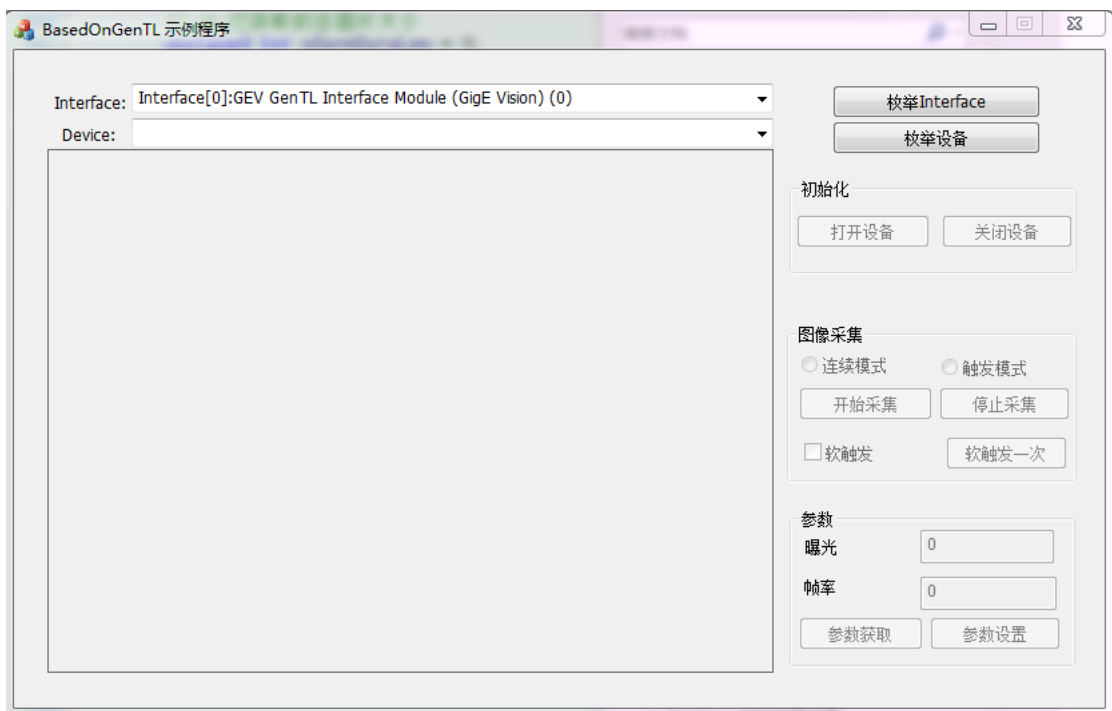
六. BasedOnGenTL 使用步骤及开发流程

BasedOnGenTL 是一个使用 GenTL 的示例程序，可以加载不同的 CTI 文件，枚举到对应的设备，其他操作类似于 BasicDemo。

6.1 Demo 软件使用步骤

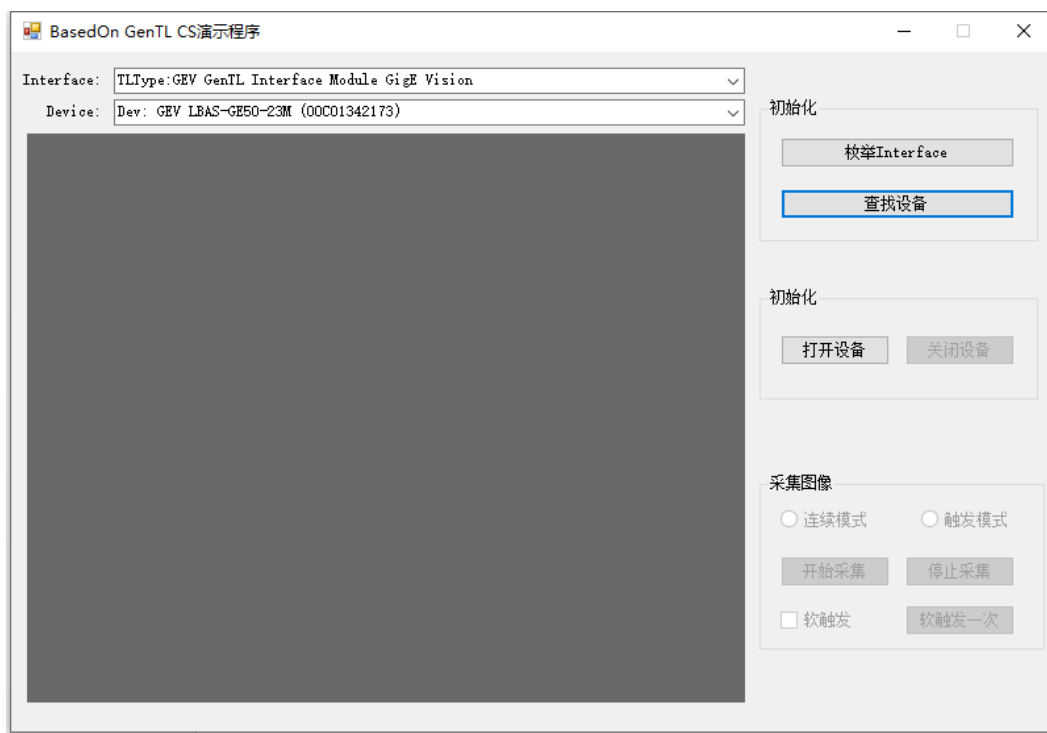
6.1.1 界面总体

软件界面总览，一共包括五个控制模块(枚举 Interface、查找设备、初始化，图像采集，参数控制)、一个下拉设备列表和一个图像显示区域；



6.1.2 使用过程

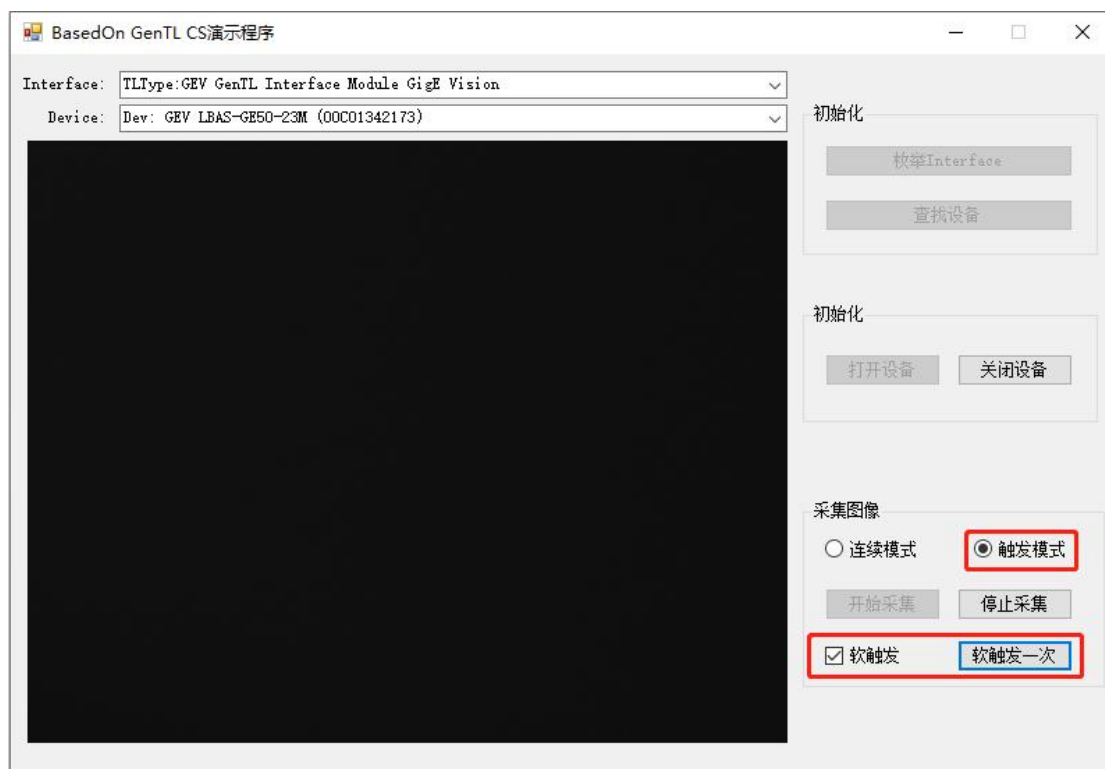
首先点击【枚举 Interface】，选择需要的 CTI 文件，例如选择 LBAS 安装包路径 C:\Program Files (x86)\Common Files\LBAS\Runtime\Win32_i86 下的 MvProducerGEV.cti 文件，然后点击【查找设备】进行查找设备，这时下拉列表会出现当前在线 GigeVision 设备列表，命名方式为用户 ID 不为空时显示设备类型+设备名称+IP 地址，设备为空时显示设备类型+设备型号+IP 地址。选择不同的 CTI 文件，会枚举出不同类型的设备。选择其中一个设备；



点击【打开设备】打开当前选中的设备，默认以连续方式打开设备。选择触发模式可以选中触发模式单选框。



在触发模式下，可以设置为软触发，当点击【开始采集】后，同时【软触发一次】也是可以点击从而完成触发一次功能



采用连续模式下，点击【开始采集】进行图像采集，左边的显示区域将会出现实时图像
在使用过程中有任何异常或错误，都会以弹窗的形式出现提示，若没有任何提示，则认为一切正常地运行

6.2 Demo 软件开发步骤

Demo 开发步骤同 1.2 节。