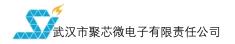
密级 : 内部公开

TOF SIF2610 DX Demo Kits

V1.1.3

使用说明

武汉市聚芯微电子有限责任公司



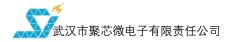
修改历史

Revision	Date	Status	Name	Email	Comment	
0.0.1	2021-04-15	创建	CHF	文档创建		
0.0.2	2020-04-15	修改	CHF	文档修改,添加内容并补充说明		
1.0.0	2020-04-27	修改	CHF		文档修改,完善软件安装、添加算法后处理、电流配置	
1.1.0	2020-05-11	修改	CHF		文档修改,添加如下内容:	
					1. 数据抓取操作方式	
					2. 数据存储说明	
					3. 二进制数据如何解析还原说明	
1.1.1	2020-05-11	修改	WY	文档修改,添加如下内容:		
					1. 添加捕获数据组成示意图	
1.1.2	2020-05-13	修改	CHF		文档修改,添加如下内容:	
					1. 完善捕获数据存储方式	
1.1.3	2020-05-28	修改	ZDK		文档修改,更新如下内容:	
					1. 更新 GUI 介绍	
					2. 将密级改为:内部公开	
					3. 更换深度图和灰度图的示例图片	

术语表

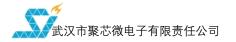
Term	Description
GUI	Demo 上位机演示软件的界面
DX	度信平台
LVDS	一种低振幅差分信号

版本/状态: 1.1.3 www.si-in.com 安全等级: ■1 □2□3



目录

1	介绍	召		2
	1.1	文	档描述	2
2	Den	no Kits	概述	2
	2.1	系	统硬件	2
	2.2	系	统软件	2
		2.2.1	功能介绍	
		2.2.2		
	2.3	使	用要求	4
		2.3.1	系统要求	
			上电顺序要求	
3	使用			
	3.1		统上电	
	3.2	驱	动安装	5
	3.3	软	.件安装	
		3.3.1	安装 Net5 运行环境	6
		3.3.2	安装软件	
		3.3.3	申请 License	
	3.4	De	emo 演示	
		3.4.1	相机参数设置	
		3.4.2	后处理算法参数设置	
		3.4.3	电流配置	8
		3.4.4	实时演示	
		3.4.5	模式说明	g
		3.4	4.5.1 深度图模式	9
		3.4	4.5.2 灰度图模式	10
		3.4.6	捕获功能	11
		3.4.7	其它功能说明	13
		3.4	4.7.1 置信度显示阈值设置功能	13
		3.4	4.7.2 深度颜色映射阈值设置功能	13
4	故障	章排除		13
	4.1	软	件打开失败	13
	4.2	Cc	onnect 失败	14
	4.3	主	视区图像静止不动	14
	4.4		视区图像丢失,显示"雪花"点	14
	4.5	主	视区不出图像	15
5	法律	≢声明		15
	5.1	定		15
	5.2	免.	.责声明	15



1 介绍

1.1 文档描述

本文档简述如何使用 DX Demo Kits 进行功能演示,为 SIF2610 提供最直观的功能及性能演示。

2 Demo Kits 概述

2.1 系统硬件

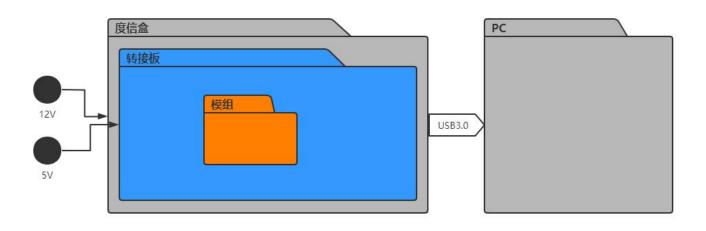


图-1

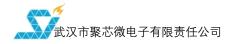
2.2 系统软件

2.2.1 功能介绍

Demo Kits 上位机软件可配合 Demo 硬件驱动板实现对 SIF2610 的各种属性设置及数据读取。功能包括:

1. SIF2610 深度/灰度图的实时显示。

版本/状态: 1.1.3 www.si-in.com 安全等级: ■1 □2□3



- 2. SIF2610 深度图中单点深度实时测量和监控。
- 3. SIF2610 幅度图单点幅度的实时测量。
- 4. SIF2610 工作模式。
- 5. SIF2610 调制频率设置。
- 6. SIF2610 积分时间设置。
- 7. SIF2610 帧率设置。
- 8. SIF2610 分辨率设置。
- 9. SIF2610 图像镜像设置。
- 10. VCSEL 电流大小与使能控制。
- 11. RAW/深度/灰度 数据的抓取。

2.2.2 GUI 介绍

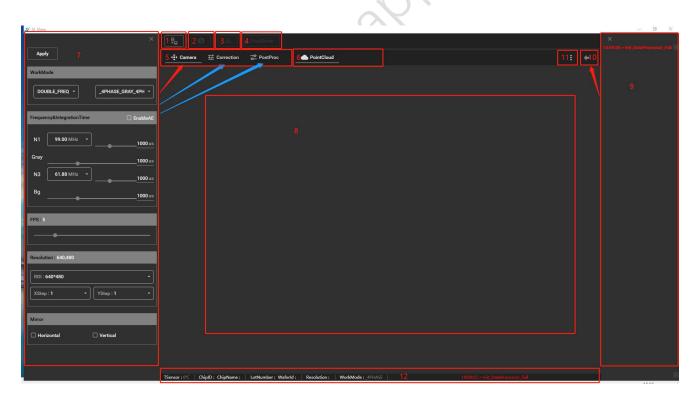
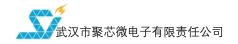


图-2

如图-2 所示。GUI 的按键及功能区介绍如表-1 所示:

序号	图案	选项含义	功能
----	----	------	----

版本/状态: 1.1.3 安全等级: ■1 □2□3



1	×	"Connect/Disconnect"键	探测连接驱动板,并初始化系统。
2	183	"Open/Close Camera"键	开启/停止 Demo 实时显示功能。
3	坐	" Capture Data "键	可捕获 SIF2610 的 Raw/Depth/Gray 数据到本地。
4	VeselDriver	VcselDriver 配置按钮	打开 VcselDriver 配置菜单,里面可以配置 Driver 的电流,当选择 0A的时候意味着关闭 Vcsel。
5	略	LeftRegion 导航按钮	导航按钮中任意选择一项,则在 LeftRegion 会显示相应的配置界 面。关于这一组配置会在后文中详 细介绍 <u>Demo 演示</u> 。
6	略	MainRegion 导航按钮	导航按钮中任意选择一项,则在 MainRegion 会显示相应的配置界 面(目前也只有 Point Cloud)
7	略	LeftRegion	左侧区域,对应着 LeftRegion 导航 按钮。
8	略	MainRegion	主区域,对应着 MainRegion 导航区域。
9	略	WatchLog	详细日志打印区域。
10	←	WatchLog 弹出按钮	默认情况下 WatchLog 是关闭的, 这可以点击此按钮弹出,然后点击 WatchLog 顶部的关闭按钮可以关 闭。
11	:	拓展按钮	在里面可以查看软件版本信息等。
12	略	状态栏	在这里会显示温度、芯片信息、芯片工作状态和主日志等信息。

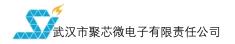
表-1

2.3 使用要求

2.3.1 系统要求

- 1. 带有 USB3.0 硬件接口的 PC。
- 2. PC 系统性能要求(建议 CPU 基频>= 2.5GHz, Memory>=4GB)。

版本/状态: 1.1.3 www.si-in.com 安全等级: ■1 □2□3



3. Windows 10 x64_o

2.3.2 上电顺序要求

- 1. 给度信盒接入 12V 电源
- 2. 给转接板接入 5V 电源
- 3. 将 Demo 通过 USB3.0 数据线连接到 PC 的 USB3.0 接口
- 4. 确保度信盒侧面上电按钮有被按下

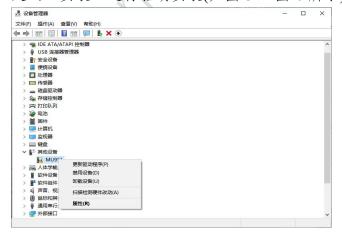
3 使用指南

3.1 系统上电

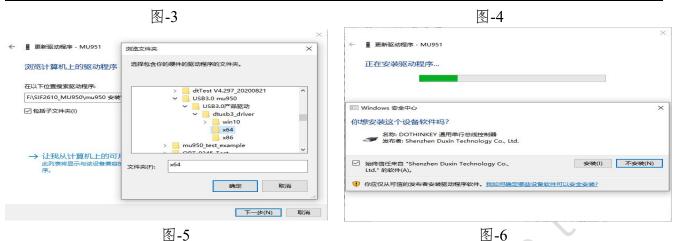
将随套件提供的电源适配器接入 Demo Kits, 系统上电。然后将 USB3.0 数据线一端连接 Demo 数据口,一端连接至 PC 端 USB3.0 接口。

3.2 驱动安装

- 1. 打开 PC 的设备管理器,找到系统识别出来的 Demo 设备,设备描述字符串为"MU951"(带黄色感叹号)。
- 2. 右键选择设备选择"更新驱动程序",在弹出的对话框中选择"浏览我的计算机以查找驱动程序软件"。然后从窗口中打开随套件提供的设备驱动目录(ini 文件所在目录),点击"确定"、"安装"进行驱动安装(如图-3~图-6所示)。







3. 驱动安装成功后原先设备黄色感叹号消失, 驱动安装完成。

3.3 软件安装

3.3.1 安装.Net5 运行环境

下载链接如下:

https://dotnet.microsoft.com/download/dotnet/thank-you/runtime-desktop-5.0.5-windows-x64-in staller。如果此链接打不开,可以直接在浏览器中搜索.Net5 运行环境,微软会有官方链接。

3.3.2 安装软件

将软件压缩包解压,解压路径下不能有中文字符。

3.3.3 申请 License

找到软件目录中的 SIFP.exe,并双击打开,如果电脑上没有 License 文件,软件会自动提示用户申请 License,如图-7 所示。申请方法:将 code 复制并发送邮件给 <u>daokuan.zhu@si-in.com</u>,等待邮件回复,再根据邮件提示给电脑添加 License 文件,特殊情况请联系相关工作人员,结束后,重新打开软件即可使用。

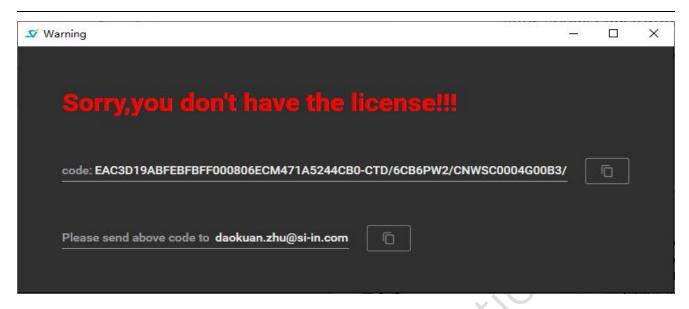


图-7

3.4 Demo 演示

3.4.1 相机参数设置

如图-8 所示, 可配置基础参数包括:

- a. Apply: 配置生效按钮。
- b. WorkMode: 工作模式,共支持 2 种模式。
- c. Frequency&IntegrationTime:

调制频率: 支持 99MHz 和 61.88MHz 两种。

曝光时间: 0us~3000us。

- d. AE: 使能自动曝光
- e. FPS: 单频最高 30, 双频最高 24。
- f. Resolution: 分辨率, 共支持3种。

ROI: 感兴趣区域尺度

XStep: X 轴有效像素采集间隔

YStep: Y 轴有效像素采集间隔

g. Mirror: 镜像。

WorkMode	
DOUBLE_FREQ +	_4PHASE_GRAY_4PH *
Frequency&IntegrationTime	☐ EnableAl
N1 99.00 MHz +	1000 u
Gray	1000 u
N3 61.88 MHz ▼	1000 u
Bg	1000 u
FPS:5	
•	
Resolution : 640,480	
ROI: 640*480	
XStep:1	YStep:1 *
Mirror	
☐ Horizontal	☐ Vertical

图-8

3.4.2 后处理算法参数设置

如图-9 所示, 可配置基础参数包括:

a. Denoising: 降噪。

TDenoiseLevel: 时域滤波等级

SDenoiseLevel: 空域滤波等级

SDenoiseMethod: 空域滤波方式

b. Confidence: 置信度

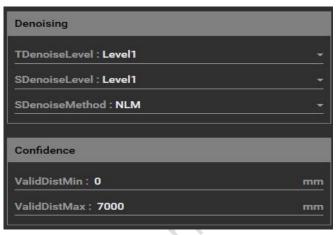


图-9

3.4.3 电流配置

如图-10 所示,可配置基础参数包括:

a. Current: 共支持四种电流选择,分别是 0A、1A、2A、3A。0A 的时候意味着关闭 Vcsel。



图-10

3.4.4 实时演示

1. 运行软件后,在 "connect"连接并初始化系统之后即可配置系统(若使用默认配置则可 跳过配置)。初始化成功的系统状态会在状态栏右侧部位有相应显示(如图-11 所示)。



2. 点击"Open Camera"可启动 Demo 的实时成像功能,主视窗左侧有其它两种模式的图像缩略图(如图-14 所示),分别为深度图及灰度图缩略图。点击相应缩略图可将主视区切换显示对应模式的图。

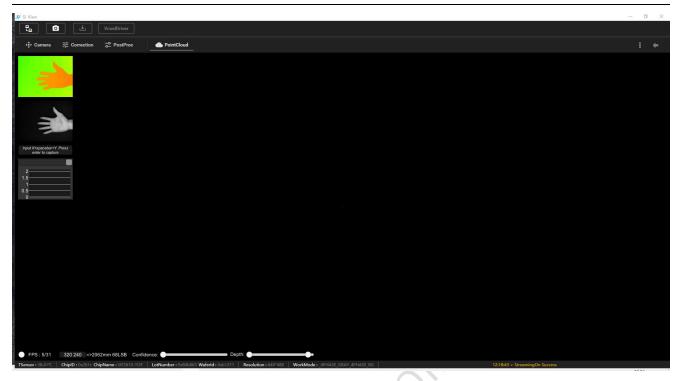


图-12

3.4.5 模式说明

3.4.5.1 深度图模式

深度图模式(如图-13 所示)下,支持点选的实时深度计算功能和选中点的深度变化曲线监视功能。

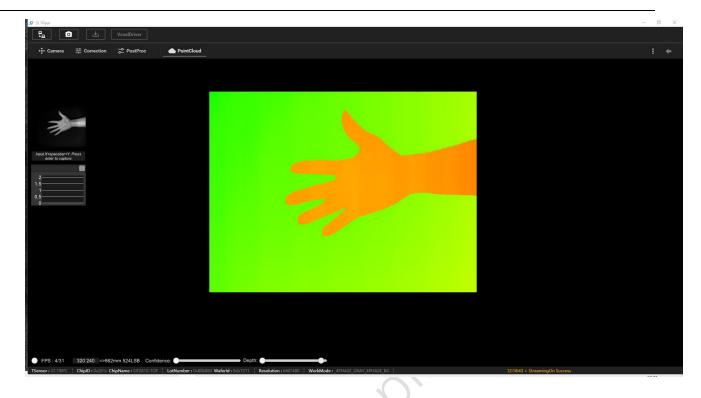


图-13

两种功能详细操作步骤如下:

A. 选点实时深度计算功能:

将鼠标放置深度图视窗范围内,软件会实时在 GUI 视窗的右下角状态栏中显示当前点的深度信息。

B. 深度变化曲线监视功能:

在深度图显示时, GUI 支持监视视图中任意点的深度变化曲线。其中深度变化曲线监视功能使用方法如下:

- a) 添加监视点
- 光标移动到视窗中需要观察的监视点上,按Ctrl+鼠标左键添加,之后可以在监测信息栏里发现不同颜色的方块以表示添加的监视点。
- b) 关闭/打开已添加的监视点 光标移动到表示监视点的控制方块上,单击鼠标左键以关闭/打开监测曲线。
- c) 删除监视点 光标移动到表示监视点的控制方块上,按 Ctrl+鼠标左键以删除相关监视点。

3.4.5.2 灰度图模式

灰度图模式(如图-14 所示)下,支持点选幅度强度的实时显示及强度变化曲线监控功能。



图-14

两种功能详细操作步骤如下:

- A. 选点幅度强度计算功能:在幅度图显示时,按住"Ctrl"的同时使用鼠标选中视窗中任意点,即可观察到幅度强度显示在视窗下部状态栏的右侧。具体操作参考 3.4.3.2。
- B. 幅度变化曲线监视功能:在幅度图显示时,GUI支持监视视图中任意点的幅度变化曲线。
 - i. 添加监视点:

光标移动到视窗中需要观察的监视点上,按 Ctrl+鼠标左键添加,之后可以在监测信息栏里发现不同颜色的方块以表示添加的监视点。

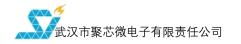
- ii. 关闭/打开已添加的监视点:
 - 光标移动到表示监视点的控制方块上,单击鼠标左键以关闭/打开监测曲线。
- iii. 删除监视点:

光标移动到表示监视点的控制方块上,按Ctrl+鼠标左键以删除相关监视点。

3.4.6 捕获功能

点击"Capture Data"键,用户可以修改两个选项(如图-15),分别是捕获类型和帧数,点击Capture即可捕获数据,等待数据捕获完成,完成后,状态栏右侧会提示用户。捕获功能相关要点如下:

1. 捕获的文件存储路径位于根目录的 capture 子目录中。每次捕获会根据系统时间戳生成捕

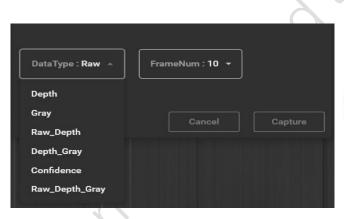


获文件夹,对应捕获的数据位于时间戳文件夹中。

- 2. 数据的扫描方式如图-16 所示。捕获数据以二进制存储(小端存储),后缀为.dat。存储格式如图-17 所示。Raw 数据内部包含像素数据和部分 ebd 信息 (无头部数据)。其它非 Raw 数据不包含 ebd 信息。
- 3. 支持单种类型捕获及多种类型同步捕获,同类型数据按照帧顺序追加在一个文件中,不同类型的数据存放在不同文件中。
 - 4. 具体的数据类型和 Size 大小于下表所示:

数据类型	文件名称	像素占位(Bytes)	数据长度(Bytes)
Raw	RAW_DATA.dat	2	$W\times (H+1)\times 2\times N_{cap}$
Gray	GRAY_DATA.dat	2	$W \times H \times 2 \times N_{cap}$
Depth	DEPTH_DATA.dat	2	$W \times H \times 2 \times N_{cap}$
Confidence	CFG_DATA.data	1	$W \times H \times N_{cap}$

其中 N_{cap} 表示为通过 GUI 设置的捕获帧数。其中 Raw 数据中前 W*H*2 Bytes 为有效像素数据,后缀长度 W*2 Bytes 数据为非像素数据(EBD)。



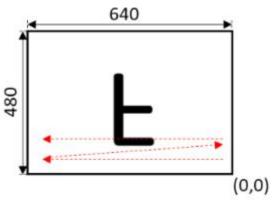


图-15

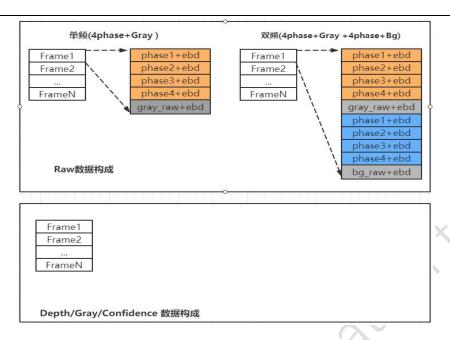


图-17

3.4.7 其它功能说明

3.4.7.1 置信度显示阈值设置功能

调整阈值后,UI 仅显示置信度大于阈值的深度点。在复杂场景下,可通过提高该阈值, 改善显示效果。

3.4.7.2 深度颜色映射阈值设置功能

不同的场景, 可以通过调整颜色映射阈值范围来改变显示的深度的细节表现。

4 故障排除

4.1 软件打开失败

1. 检查电脑是否有 Net5 运行环境,如图-18 所示

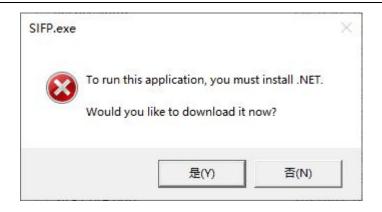


图-18

2. 确保我的电脑-文档中有包含 ToFDemo_License.lic, 如果没有尚未申请 License,请参考"3.3.3 小节 申请 License"。

4.2 Connect 失败

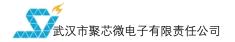
- 3. 检查 Demo 是否供电正常;
- 4. 检查 USB 数据线是否错误的接在了 USB2.0 接口上;
- 5. 检查是否是 Windows 系统驱动加载错误,即打开 windows 设备管理器,查看设备的驱动加载是否正确;
- 6. 检查硬件模组接口处是否存在接触不良;

4.3 主视区图像静止不动

- 1. 检查 Demo 是否供电正常:
- 2. 检查 USB 数据线连接是否正常;
- 3. 检查是否 PC 后台进程太多,导致资源紧张。请保证演示的系统资源足够;
- 4. 检查 GUI 上是否显示温度是否过高;
- 5. 检查硬件模组接口处是否存在接触不良;
- 6. 尝试重新启动 Demo;

4.4 主视区图像丢失,显示"雪花"点

- 1. 检查 VCSEL Driver 的供电;
- 2. 检查 Demo 的 VCSEL 光源窗口是否被遮挡;
- 3. 尝试重新启动 Demo;



4.5 主视区不出图像

- 1. 尝试更换 USB3.0
- 2. 数据线重新连接并重新启动 Demo;

5 法律声明

5.1 定义

本文文件还在内部审核和批准流程中,在审核和批准流程中会有增删的可能。武汉市聚芯 微电子有限责任公司不保证目前版本的信息完整性和准确性,仅供测试客户参考使用。

5.2 免责声明

本文档提供内容为准确和可靠的,但武汉市聚芯微电子有限责任公司不对参考本文档产生的后果负责。

武汉市聚芯微电子有限责任公司保留对本文档修改的权利。