

FS-B2KU7CL

接続可能な画像処理装置・画像入力ボード

FVC07CLB

サポートする機能

取り込みモード名称 (ファースト呼称)	対応カメラ機能名称	備 考
ノーマル（通常）入力	内部 Sync	露光時間はカメラコントロールソフトウェアにて設定
ランダムトリガ入力	外部 Sync、ライン露光	露光時間はソフトウェア設定

留意事項

- カメラのモード設定はカメラリンク I/F を通して行われます。
- 指定のない設定項目については工場出荷設定で使用可能です。
- カメラメーカーの提供するカメラコントロールソフトウェアを使用するか、弊社ライブラリ製品に用意された通信用 API 等を使用して設定を行う必要があります。
- 本説明書とカメラメーカーが提供する取扱説明書に記載された通信仕様を参考に設定を行って下さい。通信用 API の詳細についてはライブラリ製品の説明書・ヘルプ等を参照して下さい。

詳細な設定方法およびカメラ仕様につきましては、センテック株式会社様より提供される「モノクロラインスキャン カメラリンクカメラ製品仕様書」を参照してください。

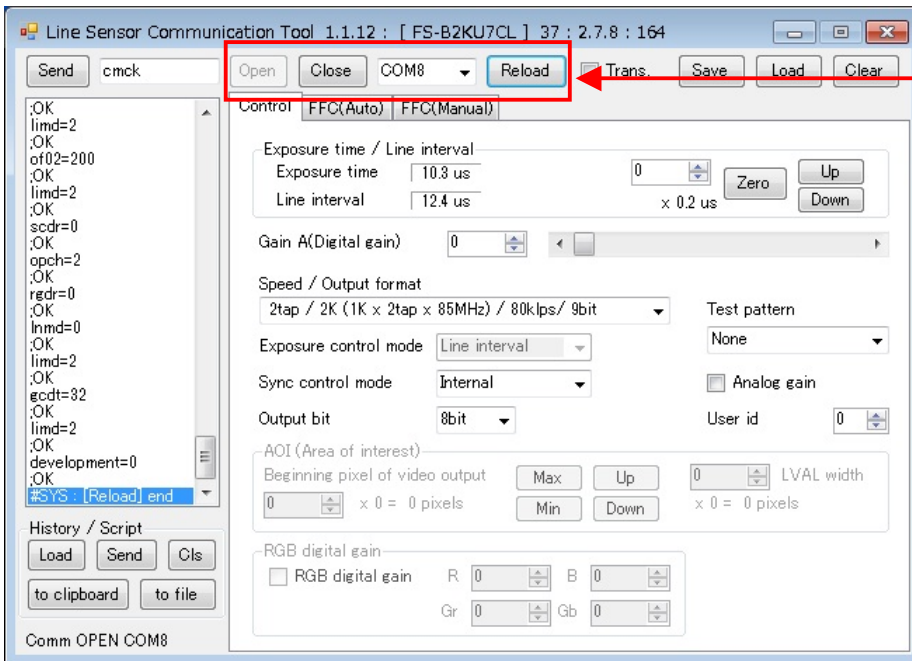
以下、メーカー提供のラインセンサ通信ソフト“Line Sensor Communication Tool 1.1.12”を使用した場合の設定を示します。

COM ポート番号はボードの設定に合わせて下さい。

通信の設定

- ・カメラコントロールソフトウェア

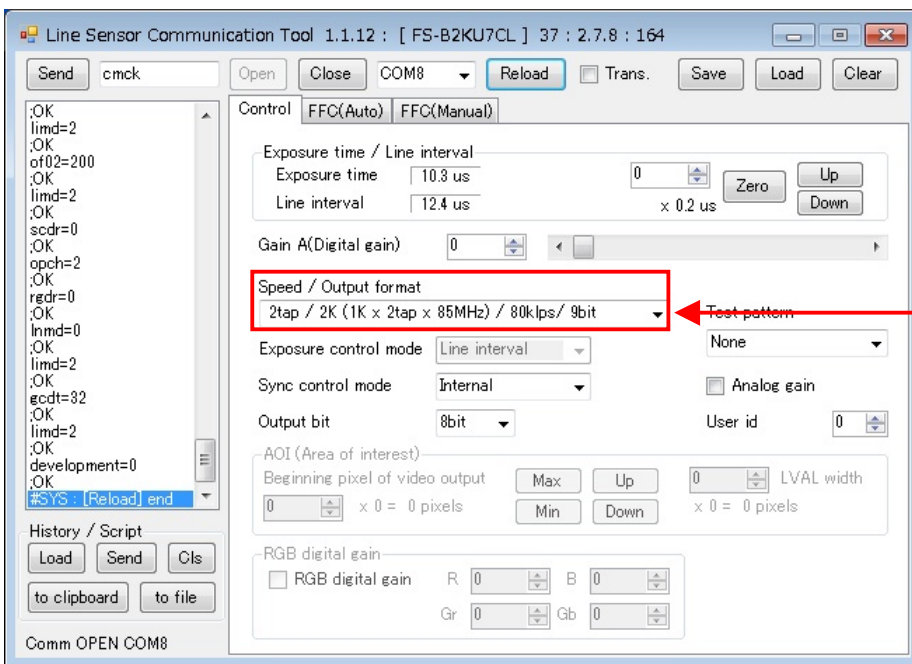
COMポート選択



COMポート設定

→「割り当てたポートの設定に合わせる」

各モード共通の設定



出力モード設定

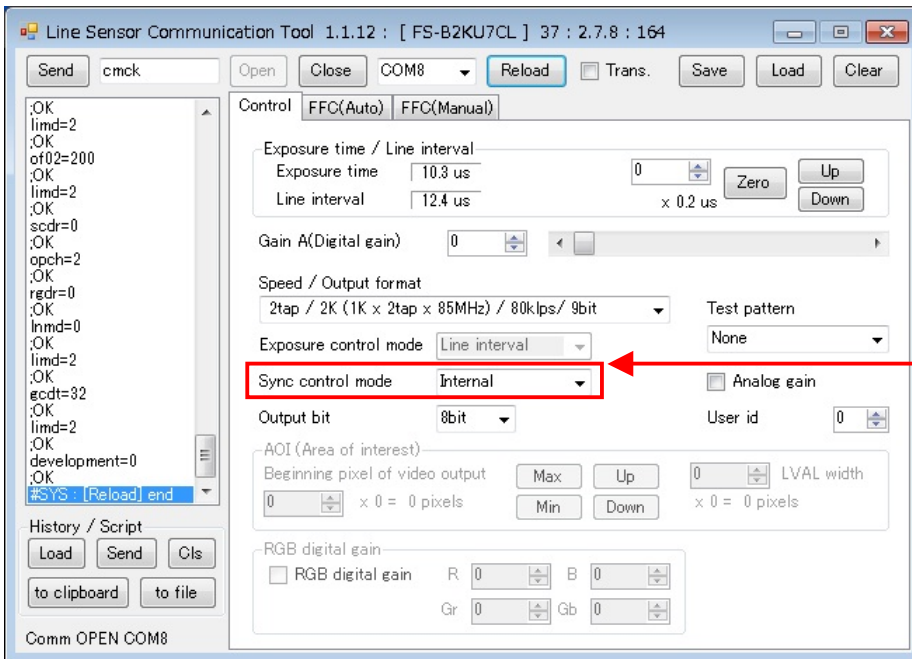
→「2tap/2K(1K×2tap×85MHz)/80k lps/9bit (デフォルト)」に設定

- ・通信

コマンド	設定項目	説明
opck	出力モード設定	「11:2tap/2K(1K×2tap×85MHz)/80k lps/9bit (デフォルト)」に設定

取込みモードに依存する設定

- ・ ノーマル入力モード

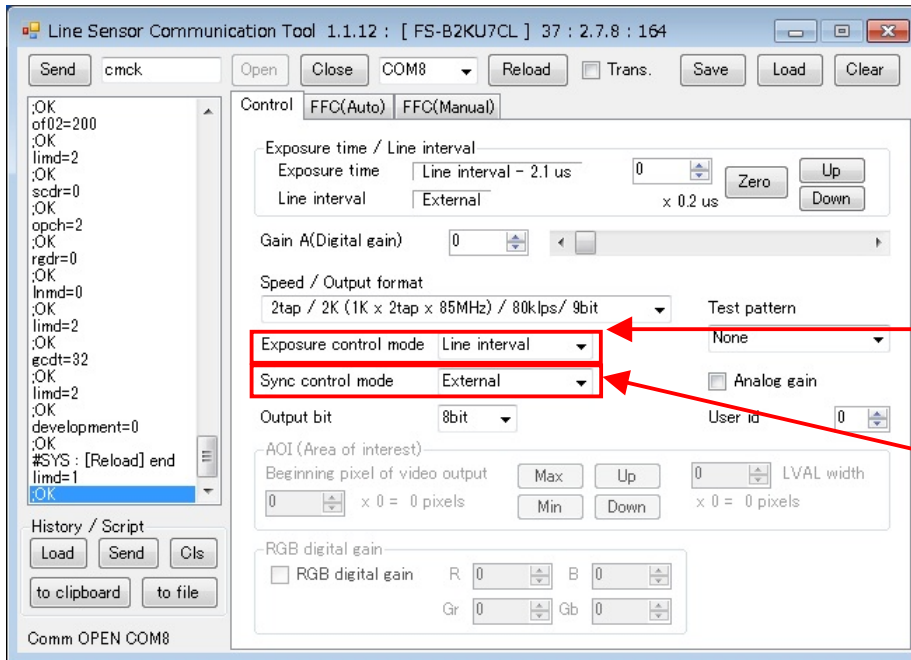


同期設定
→ 「Internal (デフォルト)」
に設定

- ・ 通信

コマンド	設定項目	説明
limd	同期設定	「2: Int Sync (デフォルト)」に設定

・ランダムトリガ入力モード



露光モード設定

→ 「Line interval (デフォルト)」に設定

同期設定

→ 「External」に設定

・通信

コマンド	設定項目	説明
limd	同期設定	「1:Ext Sync」に設定
inmd	露光モード設定 ※	「0:Line cycle (デフォルト)」に設定