

# User's Manual

# CV-L107CL

3CCD High Speed Color Line Scan Camera

Document Version: 2.7 CV-L107CL\_V2.7\_Dec2014

注: 本マニュアル記載の内容は改良その他の理由でお断りなく変更する場合があります

## はじめに

このたびは、弊社の CCD カメラをお買い上げいただきありがとうございます。

このマニュアルには、CCD カメラをお使いいただくための 設置方法を記載してあります。 内容を良くお読みになり、正しくお使いください。

## 安全上の注意

#### 絵表示について

このマニュアル 及び製品への表示では、製品を正しくお使いいただき、あなたや他の人への危害や財産への損害を未然に防止するために、いろいろな絵表示をしております。その表示と意味は 次のようになっています。 内容をよくご理解の上本文をお読みください。



### 警告

この表示を無視して、誤った取り扱いをすると、人が死亡又は重症を追う可能性が 想定される内容を示しています。



## 注意

この表示を無視して、誤った取り扱いをすると、人が損害を負う可能性が想定される 内容、又は物的損害の発生が想定される内容を示しています。

#### 絵表示の例



この記号は、カメラの内部に絶縁されていない危険な電圧が存在することを警告しています。人に電気ショックを感じさせるに十分な量の電圧です。



この記号は、警告を表すものです。 この表示を無視して誤った取り扱いをすると、人が死亡もしくは 重傷を負う可能性があるか、物的損害が発生する発生する可能性があります。



この記号は、禁止の行為であることをお知らせするものです。 図の中や近傍に具体的な禁止内容 (左図の場合は 分解禁止)が描かれています。



この記号は、行為を強制したり指示する内容を告げるものです。図の中に具体的な指示内容(左図の場合は電源プラグをコンセントから抜け)が描かれています。



## 警告



■ 万一、煙が出ている、変なにおいがするなどの異常 状態のまま使用すると、火災・感電の原因となりま す。すぐに電源を切り、必ず電源プラグをコンセントか ら抜くか、又はブレーカーを切ってください。煙が出なく なるのを確認して販売店にご依頼ください。



■ 表示された電源電圧以外の電圧では使用しないでください。

火災・感電の原因となります。

にご依頼ください。



■ 機器のふたは外さないでください。 内部には電圧の 高い部分があり、感電の原因となります。内部の点 検・調整・修理は販売店にご依頼ください。



■ 設置する場合は、工事業者にご依頼ください

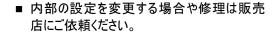
■ この機器の裏ぶた、キャビネット、カバーは絶対 にはずさないでください。火災・感電の原因と

なります。内部の点検・調整・修理は販売店



■ 万一、水や異物が機器の内部に入った場合は、まず機器の電源を切り、電源プラグをコンセントから抜くか、又はブレーカーを切って販売店にご相談ください。そのまま使用すると火災・感電の原因になります。





■ 極端に高温(又は低温)のところに設置しな

いでください。マニュアルに従って使用してくださ



■ 万一、この機器を落としたり、破損した場合は、機器本体の電源を切り、電源プラグをコンセントから抜くか、又はブレーカーを切って販売店にご相談ください。そのまま使用すると、火災・感電の原因となります。







■ この機器に水が入ったり、ぬらさないようご注意ください。火災・感電の原因となります。 雨天、降雪中、 海岸、水辺でのご使用は特にご注意ください。





■ 風呂場では使用しないでください。 火災・感電の原 因となります。



■ この機器の開口部(通風孔、調整穴など)から内部 に金属類や燃えやすいものなど 異物を差し込んだり、 落とし込んだりしないでください。火災・感電の原因と なります。特に小さいお子様がいる場所ではご注意く ださい。 ■ AC アダプターを使用の際は当社の AC アダプター(専用電源)を使用してください。 カメラに合わない AC アプターを使用した場合、 カメラが発熱し、 火災の原因になることがあります。



## 注意



■ ぐらついた台の上や傾いたところなど不安定な場所 に置かないでください。落ちたり、倒れたりして怪我 の原因となることがあります。



■ 電源プラグを抜くときは、電源コードを 引っ張らないでください。 コードに傷がつき 火災・感電の原因となる ことがあります。必ず 電源プラグを持って

抜いてください。



■ 電源コードを熱器具に近づけないでください。コード の被ふくが溶けて、火災・感電の原因となることがあ ります。



ケーブルの配線に際して、電灯やテレビ受像機の 近くにある場合、映像・雑音が入る場合があります。 その場合は配線や位置を変えてください。



■ 湿気やほこりの多いところに置かないでください。火 災・感電の原因となることがあります。



■ 長時間、この機器をご使用にならないときは、安全 のため必ず電源プラグをコンセントから抜くか、または ブレーカーを切ってください。



■ お手入れの際は、安全のため電源プラグをコンセン

トから抜くか、又はブレーカーを切ってください。

画面の一部にスポット光のような強い光があると、 ブルーミング・スミアを生じることがあります。 また強い光が入った場合、画面に縦縞が現 われることがありますが故障ではありません。 詳しくは「CCD の代表的な特性」の項をご覧くださ



R.



■ 濡れた手で電源プラグを抜き差ししないでください。 感電の原因となることがあります



## 注意 カメラケーブルを取り扱う場合



■ ケーブルの着脱時にはコネクタ部を保持し、ケーブル にストレスを加えないでください。断線やショートの原 因になります。



カメラ本体とカメラケーブルの着脱は コネクタのガイドを確認の上、行ってください。 コネクタピンが損傷する原因となります。



■ ケーブルに荷重を加えないでください。断線の原因 となります。

ケーブルの着脱時には必ずカメラの電源を切って



ください。



#### 注意 カメラリンクケーブルの接続について

カメラリンクケーブルをカメラに取り付ける際は下記点にご注意ください。

- カメラリンクケーブルについているネジを締める際 ドライバーをお使いの場合は 強く締めすぎない様にしてくださ い。 コネクターをカメラ側のリセプタクルに最後まで差し込んだ上で手でネジを閉めても電気接続上は問題ありま せん。
- ネジを締める際のトルクの目安は 0.291 ニュートン・メートルです(メーカー推奨値)



## 注意 カメラの設置について



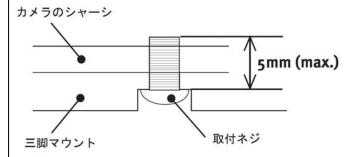
#### ■ 三脚マウントを使う場合

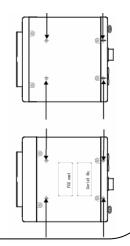
三脚マウントをカメラにとりつける場合、ネジは付属の専用ネジ 又はシャーシを含めた深さが5mm以下となるものをお使いください。カメラ内部を破損する恐れがあります。

## ■ 三脚マウントを使わない場合

カメラを壁やシステムに取り付ける場合、ネジはシャーシを含めた深さが5mm以下となるものをお使いください。カメラ内部が破損する恐れがあります。

#### カメラ設置用ビス







## 注意 レンズの取り付けについて

レンズをカメラに装着する際 浮遊ごみ等が CCD 面やレンズ背面に付着する恐れがあります。 レンズを装着する場合は その直前までカメラやレンズのキャップをはずさずに クリーンな環境の下で作業をお願いします。カメラ・レンズは下に向けごみ等が付着しないように またレンズの面に手など触れないよう注意しながら 取り付けてください。

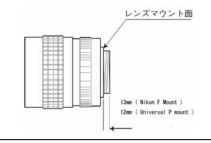


## 注意 レンズについて



レンズの後面のはみ出し部分に関して下記制限に注意ください

ニコン F マウント 13mm以内 ユニバーサル P マウント 12mm以内 (注)レンズ側に絞りリングのないものは 使用できません

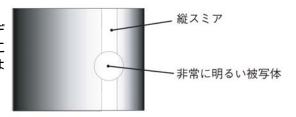


#### CCD の代表的な特性

以下の現象がビデオモニター画面に現れる場合があります。 これは CCD の特性によるものであり、カメラ自体の故障ではありません。

#### ★ 縦スミア

電気照明・太陽や強い反射など非常に明るい被写体のため、ビデオモニター上に縦スミアと呼ばれる現象が現れる場合があります。この現象は CCDに採用されたインターライントランスファーシステムによるものです。



#### ★ 縦エイリアシング

ストライプや直線や類似のパターンを撮影すると、モニタ上に縦エイリアシング(ジグザグ状)が現れる場合があります。

#### ★ ブルミッシュ

強い光が入射したとき、CCD イメージセンサー内のセンサーエレメント(ピクセル)の配列による影響でブルミッシュが発生する場合があります。ただし これは実際の動作には支障をきたしません。

#### ★ パターンノイズ

CCD カメラが高温時、暗い物体を撮影すると、ビデオモニター画面全体に固定のパターンノイズ (ドット)が現れる場合があります。

#### ★ 画素欠陥

CCD の画素欠陥は工場での出荷基準に基づき管理されて出荷されております。

一般的に CCD センサは放射線の影響などによりフォトダイオードにダメージを受け、結果として

画素欠陥(白点、黒点)が発生するといわれております。カメラを運搬・保管する場合には放射線の

影響を受けないように注意をお願いいたします。 尚カメラを空輸することで放射線の影響を受け易くなるとの報告もありますので 運搬に際しては陸送、船便を使うことをお勧めいたします。また使用周囲温度や カメラ設定(感度アップや長時間露光)などによっても影響されますので カメラの規格範囲でお使いになるようお願いいたします。

### 保証規定

本商品の保証期間は 工場出荷後1年間です。

保証期間中に正常な使用状態の下で、万一故障が発生した場合は無償で修理いたします。ただし下記事項に該当する 場合は無償修理の対象外です。

- ◎ 取扱説明書と異なる不適当な取り扱いまたは使用による故障。
- ◎ 当社以外の修理や改造に起因する故障(EEPROM データ変更も対象になります)。
- ◎ 火災、地震、風水害、落雷その他天変地異などによる故障。
- ◎ お買い上げ後の輸送、移動、落下などによる故障および損傷。
- ◎ 出荷後に発生した CCD 画素欠陥。

## 本商品を輸出する場合の注意事項

本商品を輸出する場合は「輸出貿易管理令 別表1」ならびに「外国為替管理令」で定める品目 (リスト規制) および「補完的輸出規制(キャッチオール規制)」に基づき 貨物の該非判定、客観用件(用途、顧客)の該 非判定をお願いします.

## CV-L107CL

### — 目次 —

1.	概要	4
2.	標準構成	4
3.	主な特徴	4
4.		
5	ピン配置と入出力回路	
	5. 1. デジタルインターフェースコネクタ ( CameraLink <sup>®</sup> )	
	5. 1. 1 ピン配置	
	5. 1. 2. カメラリンクビット割り当て	
	5. 1. 2.   カメフリングビット割り当 C	
	5. 3. ディップスイッチ	
	5. 4. 入力及び出力回路	
	5. 4. 1. トリガ入力	
	5. 4. 2. XEEN 出力	
6.	機能と操作	9
	6. 1. 基本機能	9
	6. 2. 動作モード	9
	6. 2. 1. No-Shutter モード/ 内部トリガ	. 10
	6. 2. 2. No-Shutter モード/ 外部トリガ	
	6. 2. 3. Shutter Select モード/内部トリガ	
	6. 2. 4. Shutter Select モード/ 外部トリガ	
	6. 2. 5. Pulse Width Control (PWC)モード	
	6. 3. トリガモード	
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	6. 3. 2. 最小トリガパルス幅	
	6. 3. 3. 操作モードと機能一覧	
	6. 3. 4. トリガモードとオートホワイトバランス操作モード	
	カメラの設定	
	7. 1. コマンド「AHRS」: ワンプッシュ「AWB」の結果の要求	
	7. 2. コマンド「AL」: オートラインレート リファレンスレベル	. 16
,	7. 3. コマンド「AR」: ラインレート自動設定	. 16
•	7. 4. コマンド「AW」: ワンプッシュホワイトバランスの実行 (ゲインコントロール)	. 16
	7. 5. コマンド「AH」: ワンプッシュホワイトバランスの実行(シャッターコントロール)	. 17
	7. 6. コマンド「ARST」:オートリセットモード	. 17
	7. 7. コマンド「BA」: ビットアロケーション	
	7. 8. コマンド「BI」: ビニング	
	7. 9. コマンド「BL」: マスターブラック	
	7. 10. コマンド「BLR」、「BLB」: ブラックレベル(Rch, Bch)	
	7. 11. コマンド 「EI」: 露光設定	
	7. 11. コマンド 「GA」: 路元設定	
	7. 13. コマンド「GAR」「GAB」: ゲインレベル(Rch, Bch)	
	7. 14. コマンド「GAR2」「GAB2」:ファインゲイン(Rch,Bch)	
	7. 15. コマンド 「KN」: 二一機能	. 18
,	7. 17. コマンド「KPR」「KPG」「KPB」: ニーポイント	
	7. 18. コマンド「LR」: ラインレート	
•	7. 19. コマンド「PBC」: 画素毎のブラック補正	
	7. 20. コマンド「PBR」: 画素毎のブラック補正の実行とデータの保存	. 19

## CV-L107CL

7. 21. コマンド「PBS」: 画素毎のブラック補正の実行結果要求	20
7. 22. コマンド「PER」「PEG」「PEB」: プログラマブル露光 R, G, B	20
7. 23. コマンド「PGC」: 画素感度補正	20
7. 24. コマンド「PGR」: 画素感度補正の実行	20
7. 25. コマンド「SDC」: シェーディング補正	21
7. 26. コマンド「SDR」: シェーディング補正の実行と データの保存	21
7. 27. コマンド「SDS」: シェーディング補正の実行結果要求	23
7. 28. コマンド「TG」: トリガソースの選択	23
7. 29. コマンド「TR」: トリガモード	23
7. 30. コマンド「TI」: トリガ入力	23
7.31. コマンド「TP」: トリガ極性の設定	23
7. 32. コマンド「TS」: テストパターン	24
7. 33. コマンド「WB」: ホワイトバランス	25
7. 34. 工場設定(デファルト)	25
7. 35. シリアル通信	26
7. 35. 1. 通信設定	26
7. 35. 2. 保存 及び 読み込み機能	27
7. 36. CV-L107CL コマンドリスト	27
8. カメラコントロールツー	31
8. 1. コントロールツールウインドウ	31
8. 2. カメラコントロールツールのインターフェース	33
9. 外観図と寸法	36
10. 仕様	38
<b>亦</b>	40

#### 1. 概要

CV-L107CLは 2048画素のラインセンサーをRGB用に3本使用した3板式ラインセンサーカラーカメラです。ピクセルクロックは40MHz、秒最大19、047ラインの高速スキャンが可能です。 映像はカメラリンク経由でRGB8ビット又は10ビット出力です。カメラ又は外部トリガ等の設定はカメラリンク又はヒロセ12ピンコネクタ経由で行われます。

マニュアルの最新バージョンは <u>www.jai.com</u> からダウンロードすることが出来ます。また 最新のカメラコントロールツールも <u>www.jai.com</u> からダウンロードすることが出来ます。

#### 2. 標準構成

カメラ本体 x 1 センサー保護キャップ x 1

#### 3. 主な特徴

- 2048画素のラインセンサーを 3 個使用した3板式カメラで色解像度、並びに色再現性に優れています
- ピクセルレートは40MHz、標準ラインレートは52.5 μs 秒最大19047ラインの高速スキャンが可能です
- 標準被写体照度は 3900 ルックス (レンズ F2設定、4000K 照明下、ラインレート525 μs)
- No-Shutter, Shutter Select 及び PWC の各モードに対応
- 出力は Camera Link で R.G.B 24ビット(8Bitx3)、又は30ビット(10Bitx3)に対応しています
- S/N の劣化なく 感度を一定に保てるラインレート自動設定機能を搭載
- 各種新機能を搭載しました

画素感度補正回路(RGB チャンネル各画素ごとに白黒感度が補正できます)

フラットシェーディング補正回路

カラーシェーディング補正

二一補正回路

ワンプシュホワイトバランス回路

テストパターン発生器内蔵(カラーバー、グレー 2種類、ホワイト)

ノイズリダクション機能

- -3dB から+12dB までのマスターゲインコントロール また ファインゲインによる微調整が可能
- 2800K から 9000K までの広範囲のホワイトバランスコントロール ならびに ファインゲインによる微調 整が可能
- 外部トリガが一定期間以上入力されない場合内部トリガで動作するオートリセット機能
- ビニング機能
- レンズマウントはニコンFマウントに加え ユニバーサルPマウントにも対応 (標準はFマウント、Pマウントはオプション)
- トリガ入力、同期系出力並びに通信は Camera Link 又はヒロセ 12P 経由で可能
- リアパネルの LED による動作表示
- 90x90x90(WHD), 830g(Fマウント、Pマウントタイプ共)の小型軽量設計

#### 4. 各部の名称と機能

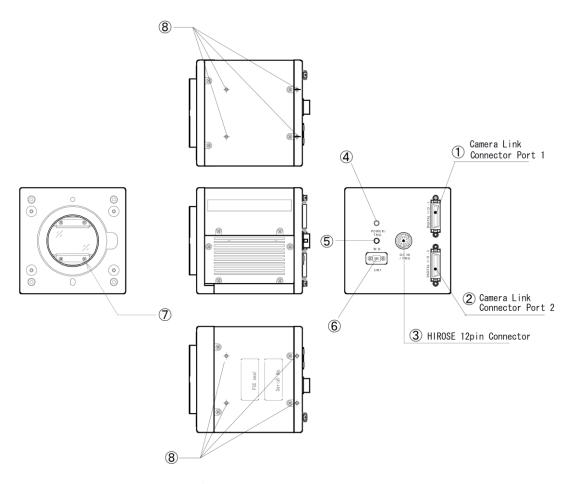


図 1 各部の名称

1 26P マルチコネクタ Part1 カメラリンク用 2 26P マルチコネクタ Part2 カメラリンク用

3 12P コネクタ トリガ、RS232C 通信 及び DC+12V 電源入力用

4 LED 表示 オレンジ点灯:初期化中(約800ms) 又はワンプシュホワイト動作時

グリーン点灯:動作可能(トリガ入力無)

グリーン点滅:動作可能でトリガ入力中の状態を表します。(注)

5 プッシュボタン ワンプッシュホワイトバランス用 6 ディップスイッチ SW-1 (詳細は 5.3 章参照)

7 レンズマウント ニコン F マウント

8 取り付け穴 深さ5mm

注: 外部からトリガが入力されていても No-Shutter/内部トリガ、Shutter Select/内部トリガ 動作時は LED が点滅しません。また、外部トリガの間隔と点滅間隔は一致しません。

#### 5. ピン配置と入出力回路

#### 5. 1. デジタルインターフェースコネクタ ( CameraLink®)

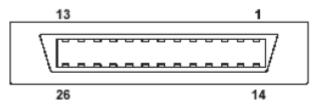


図 2 カメラリンク(Type: 26P MRD コネクタ 3M 10226-1A10PL)

#### 適合コネクタ/ケーブル

ケーブル Ass'y 14B26-SZLB-xxx-0LC (標準型) xxx はケーブル長を表し 0.5m から 10m が適合ケーブル長

## ケーブルに関する注意事項

CameraLink <sup>®</sup> 規格に適合していないケーブル 及び 14B26-SZ3B-xxx-03C(細径型)、14B26-SZ3B-xxx-04C(高屈曲型) 使用時は 伝送可能なケーブル長が制限されます。

#### 5. 1. 1 ピン配置

#### Port1 ( 24Bit, 30 Bit )

Pin No	In/Out	Name	Note
1,14		Shield	GND
2(-),15(+)	0	TxOUT0	
3(-),16(+)	0	TxOUT1	Data out
4(-),17(+)	0	TxOUT2	
5(-),18(+)	0	TxClk	CL 用 clock
6(-),19(+)	0	TxOUT3	Data out
7(+),20(-)	I	SerTC (RxD)	LVDS Serial Control
8(-),21(+)	0	SerTFG (TxD)	LVD3 Serial Control
9(-),22(+)	I	CC1 (Trigger)	
10(+),23(-)	ı	CC2(Reserved)	
11,24		N.C	
12,25		N.C	
13,26		Shield	GND

#### Port 2 (30 Bit 出力時使用)

Pin No	In/Out	Name	Note
1,14		Shield	GND
2(-),15(+)	0	TxOUT0	
3(-),16(+)	0	TxOUT1	Data out
4(-),17(+)	0	TxOUT2	
5(-),18(+)	0	TxClk	CL 用 clock
6(-),19(+)	0	TxOUT3	Data out
7(+),20(-)		N.C	
8(-),21(+)		N.C	
9(-),22(+)		N.C	
10(+),23(-)		N.C	
11,24		N.C	
12,25		N.C	
13,26		Shield	GND

#### 5. 1. 2. カメラリンクビット割り当て

CV-L107CL は カメラリンク標準に準拠しております。 詳細に関しては カメラリンク Ver.1.1 の仕様を参照してください。

No.

1

2

#### 5. 2. 12P ヒロセコネクタ (DV+12V 電源、RS-232C 通信)

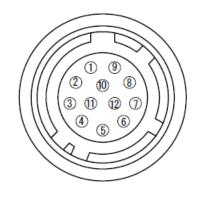


図 3 12P ヒロセコネクタ (Type: HR10A-10R-12PB)

3 GND Reserved 外部接続不可 4 5 GND RxD in RS-232C 6 TxD out RS-232C 7 8 **GND** 9 XEEN OUT 10 Trigger IN DC(+12V) IN 11 12 GND

備考

信号名

GND

DC(+12V) IN

適合ケーブル側コネクタ Type:HR10A-10P-12S

#### 5. 3. ディップスイッチ

#### SW1機能

No	機能	機能設定	
140	' 1992 FIG	OFF	ON
1	通信切換	Hirose 12Pin	Camera link
2	外部トリガ信号入力終端切換	TTL	75 Ω

注:太字は工場出荷設定です

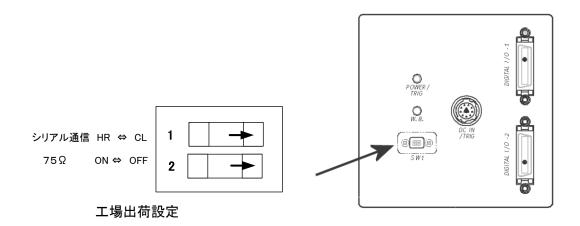


図 4 SW1 及びカメラ背面図

#### 5.4. 入力及び出力回路

#### 5. 4. 1. トリガ入力

コマンド設定「TI=1」で 12Pコネクタの 10 番ピンがトリガ入力になります。トリガ入力はAC結合です。パルス幅が長い場合のことを考えて入力回路はフリップフロップ構成になっておりトリガパルスの立上がり、立下り時の正極性または負極性の微分パルスによって動作します。トリガの極性はコマンド「TP」で変更できます。トリガ入力は4V±2VでTTLですが、ディップスイッチ SW1 によって 75Ωで終端来ます(12P入力のみ可能)。

またトリガ入力はカメラリンク経由に変更することも可能です(設定 TI=0)。

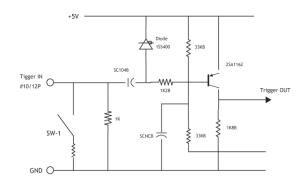


図5 トリガ入力(12ピン Hirose)

#### 5. 4. 2. XEEN 出力

ヒロセ 12Pコネクタの 9 番ピンは XEEN 出力で 75  $\Omega$  相補型エミッタフォロワー回路です。電源は 5V、出力レベルは無終端時 4V 以上です。 極性は Hirose12ピンコネクタからは常に負極性で出力され、 Camera link からは常に正極性で出力されます。 どちらも極性を変更することはできません。 "XEEN"は負極性を表します。

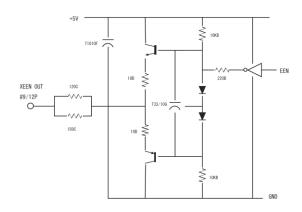


図 6 XEEN 回路(12ピン Hirose)

#### 機能と操作 6.

#### 6. 1. 基本機能

CV-L107CL は プリズムに ラインセンサー 3個を使用した3CCD カメラです。 露光の間 入力された光は フォトダイオードで電荷に変換されます(下図のアクティブピクセル 1から N=2048)。 転送ゲート(Transfer Gate)は フォトダイオードからシフトレジスターへの 電荷の転送を制御します。 転送ゲートの動作中は露光サイクルを中止します。そして電荷を

水平レジスターに転送し 新しい露光が開始します。 映像ラインはその後ピクセル1から読み 出されます。 露光時間は 通常はラインの周期と同じです(No-Shutter モード)。 露光制御 ゲートを使うことによって露光時間は個々にライン周期より短く設定することが出来ます。 このことによりラインレートは別に 露光時間を設定することが出来ます。

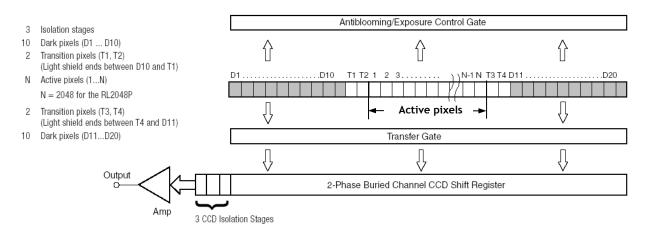
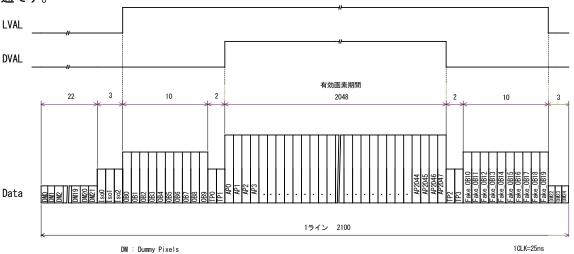


図 7 センサーレイアウト

#### 6. 2. 動作モード

CV-L107 は基本的に3つのモードをもっています。 No-Shutter モード、 シャッタセレクトモード、 そして PWC (Pulse Width Control) モードです。

以下 3つのモードについて説明いたします。 映像出力の詳細は 図8の通りで 全モードに共 通です。



OB: Optical Black Pixels
TP: Transition Pixels
AP: Active Pixels
Iso: Isolation Stages

IVAL: Line Valid DVAL : Data Valid

図8 ビデオ出力 タイミング

#### 6. 2. 1. No-Shutter モード/ 内部トリガ

コマンド設定 TR=0. 「No-Shutter モード/内部トリガ」は、カメラ内部で発生させるトリガで連続読み出しをおこないます。 このモードでは蓄積時間はトリガ間隔(ラインレート)に等しく、トリガ間隔(ラインレート)を長く設定することにより高い感度を得ることができます。 ラインレートは 1L から1024L まで 1クロック(25ns)単位で可変することが出来ます。 この設定はシリアル通信でおこないます。 またコマンド AR=0の設定(ワンプッシュ自動ラインレート)をすることで S/N を損なうことなく 感度を最適に保持するように 自動的にラインレートを設定します。

機能設定 トリガモード TR=0トリガ種類(内部) TG=0

ラインレート可変 LR=2100~2150400 clk

関連機能

ラインレート自動設定 AR=0

オートラインレート参照値 AL=0~1023

ワンプッシュホワイトバランス WB

#### 使用上の重要な注意事項

● このモードにおける One Push ホワイトバランス動作(WB=0,AW=0)は以下の通りです。 Gain コントロールだけ行います。

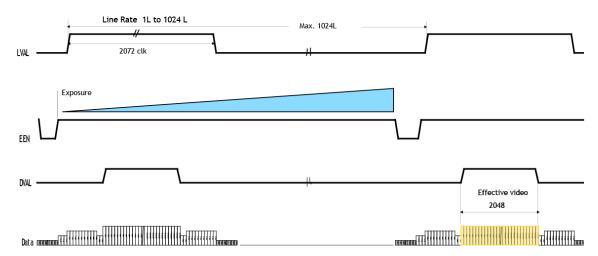


図9 No-Shutter モード/内部トリガ

#### 6. 2. 2. No-Shutter モード/ 外部トリガ

コマンド TR=0.「No-Shutter モード/外部トリガ」は、外部から入力されたトリガ信号により 映像の蓄積と読出しを行います。 露光は外部トリガの周期と同じで トリガ間隔を長くすることにより高い感度を得ることが出来ます。

機能設定	トリガモード	TR=0
	トリガソース(外部)	TG=1
	トリガ入力	TI=0,1

#### 使用上の重要な注意事項

- このモードにおける One Push ホワイトバランス動作(WB=0,AW=0)は以下の通りです。 Gain コントロールだけ行います。
- トリガの最短周期は 52.6µs です。

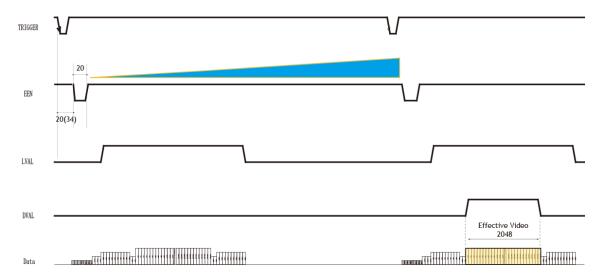


図 10 No-Shutter モード/ 外部トリガ

#### 6. 2. 3. Shutter Select モード/ 内部トリガ

コマンド TR=1. 「Shutter Select モード/内部トリガ」は、ラインレートと露光時間を個々に制御できます。 カメラはラインレートで設定した周期で動作します。 露光時間はシャッタ値でコントロールされます。

機能設定 トリガモード TR=1 トリガソース(内部) TG=0

ラインレート可変 LR=52.6 μ s(2104 clk) ~ 53.683ms(2150400clk)

RB シャッタ同期(G に対し) EI=0(RGB 独立) EI=1(G に同期)

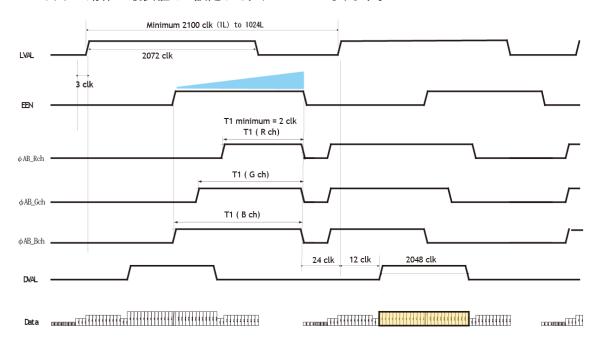
電子シャッタ(プログラマブル露光)

PER/PEG/PEB=2~2150400 Clk

#### 使用上の重要な注意事項

• One Push ホワイトバランスをとる場合 シャッタを使用する(コマンド: AH) 又はゲインを使用する(コマンド: AW) かは 状況に応じて運用します。 また リアパネルの AW スイッチを使用する場合は 常に ゲインによるホワイトバランスになります。

- EEN は 最長露光のチャネルに合わせて出力されます。
- シャッター動作の最長値は 設定したラインレートになります。



Note:  $\phi AB$  is controlled by shutter value.

図11 Shutter Select モード/内部トリガ

#### 6. 2. 4. Shutter Select モード/ 外部トリガ

コマンド TR=1.「Shutter Select モード/外部トリガ」は、外部から供給されるトリガで蓄積開始・ 読み出しをおこないます。 ラインレートは 外部トリガでコントロールされます。 露光は シャッ ター値によって コントロールされます。

機能設定 トリガモード TR=1 トリガソース(外部) TG=1

RB シャッタ同期(G に対し) EI=0(RGB 独立) EI=1(G に同期)

電子シャッタ(プログラマブル露光)

PER/PEG/PEB=2~2150400 Clk

#### 使用上の重要な注意事項

- One Push ホワイトバランスをとる場合 シャッタを使用する(コマンド: AH) 又はゲインを使用する(コマンド: AW) かは 状況に応じて運用します。また リアパネルの AW スイッチを使用する場合は 常に ゲインによるホワイトバランスになります。
- One Push ホワイトバランスC実行中(リアパネルLED:オレンジ点灯中)は、実使用時と同じ周期のトリガを連続して入力する必要があります。
- EEN は露光の長いチャネルに合わせて出力されます。
- シャッター動作の最長値は 入力するトリガ周期となります。

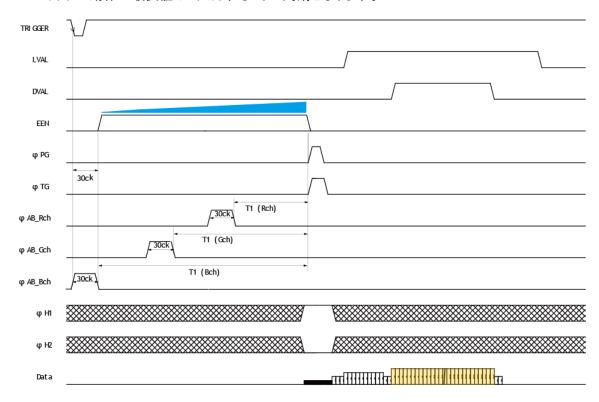


図12 Shutter Select モード/外部トリガ

#### 6. 2. 5. Pulse Width Control (PWC)モード

コマンド TR=2. 「Pulse Width Control モード」は、外部から供給されるトリガで蓄積・読み出しをおこないます。 このモードの蓄積時間は供給されるトリガのパルス幅に依存します。

機能設定 トリガモード

TR=2

#### 使用上の重要な注意事項

- 入力可能なパルス幅: 52.6 µ s(2104 clk)~2s
- このモードでは電子シャッタは使用できません。
- このモードにおける One Push ホワイトバランス動作(WB=0,AW=0)は以下の通りです。 Gain コントロールだけ行います。
- One Push ホワイトバランス実行中(リアパネルLED:オレンジ点灯中)は、実使用時と同じ周期のトリガを連続して入力する必要があります。

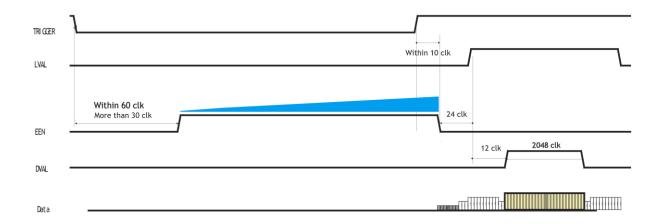


図13 PWC モード

## 6. 3. トリガモード

#### 6.3.1. 外部トリガの最短周期

	最短トリガ周期
No-Shutter/ 外部トリガ	C1 + 52.5 μ s
Shutter Select/外部トリガ	C1 + 52.5 μ s
PWC	Exposure+ C2

C1=0.1  $\mu$ s

 $C2 = 52.6 \,\mu \,s$ 

#### 6. 3. 2. 最小トリガパルス幅

	Camera Link	Hirose 12 ピン
No-Shutter/外部トリガ	500 ns	5 μs
Shutter Select/外部トリガ	500 ns	5 μs
PWC	52.6µs	52.6µs

#### 6. 3. 3. 操作モードと機能一覧

						機能		
	トリカ゛	ビニング	画素感度	シェーディング	ワンプッシュ	ゲイン	トリガ間隔	電子
			補正	補正	ホワイトバランス	コントロール	可変	シャッタ
							(蓄積可変)	
No-	内部	0	0	0	0	0	〇(注1)	×
Shutter	外部	0	0	0	0	0	〇(注1)	×
Shutter	内部	0	0	0	0	0	〇(注2)	0
Select	外部	0	0	0	0	0	〇(注2)	0
PWC	外部	0	0	0	0	0	-	×

<sup>(</sup>注1) 蓄積時間は トリガ間隔になります

#### 6. 3. 4. トリガモードとオートホワイトバランス操作モード

			コントロール	
	トリガ	マニュアル	ワンプッシュ	ワンプッシュ
			ゲイン	シャッター
No-Shutter	内部	ゲインのみ	0	×
NO-SHULLEI	外部	ゲインのみ	0	×
Shutter Select	内部	0	0	0
Silutter Select	外部	0	0	0
PWC	内部	ゲインのみ	0	×

<sup>(</sup>注2) 蓄積時間は 蓄積設定値になりますが 最長時間は トリガ間隔になります。

#### 7. カメラの設定

この章では CV-L107CLコマンドリストに記載されている略語を 順に説明します。

7. 1. コマンド「AHRS」: ワンプッシュ「AWB」の結果の要求

このコマンドは「ワンプッシュオートホワイトバランスの実行結果を送り返します。

0 : オートホワイトとれず

1 : 完了

2 : エラー1 G チャネル入力オーバー3 : エラー2 G チャネル入力不足

4: エラー3 時間切れ

7. 2. コマンド「AL」: オートラインレート リファレンスレベル

AR(ラインレート自動設定)コマンドを実行するときの「輝度目標値」です。「AL」はカメラリンク出力設定が 24 ビットでも 30ビットの場合でも 0から1023で同じです。

設定 : 0 ~ 1023

対応モード: No-Shutter モード/内部トリガ

Shutter Select モード/内部トリガ

関連コマンド: AR (自動ラインレート設定)

7.3. コマンド「AR」: ラインレート自動設定

ラインレートは 1L から1024L まで可変できます。 自動設定機能は 被写体の明るさが変わった場合に自動的に ラインレートを 可変して 感度を一定に保ちます。 ゲインをあげる場合に比べ ラインレートをのばす(蓄積時間が長くなる)場合は S/N が劣化しません。 G チャネルが基準となりラインレートが変化しますが それに応じて R,B もホワイトバランスを保つようにラインレートが変化します。

設定 : 0

対応モード: No- Shutter モード/内部トリガ

Shutter Select モード/内部トリガ

関連コマンド : AL

#### 注意事項

● 設定した値はカメラに保存し次回電源立ち上げ以降もその値を反映することができます。

7.4. コマンド「AW」: ワンプッシュホワイトバランスの実行 (ゲインコントロール)

この操作はリアパネルに配置したスイッチ及びシリアル通信により実行可能です。 ワンプッシュホワイトバランスの調整時間は約3秒以内で、実行中は状態表示用 LED はオレンジ点灯状態になります。

設定 : 0

対応モード :全モード

関連機能 :コマンド「WB」、リアパネルプッシュボタン

#### 注意事項

- ●光源の色温度が調整範囲を超えている場合、適切な設定がなされない場合があります。
- ●設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。
- ●外部トリガを使用する動作モードにおいてもこの機能を利用することができます。

コマンド「AH」: ワンプッシュホワイトバランスの実行(シャッターコントロール)

AH コマンドは R,G,B 各チャネル個々の蓄積時間(シャッタ)を変えてホワイトバランス をとる機能です。 調整時間は約3秒以内で、実行中は状態表示用 LED はオレンジ点灯 状態になります。

: 0 設定

対応モード : Shutter Select Mode

: コマンド「WB」、リアパネルプッシュボタン 関連機能

コマンド「ARST」:オートリセットモード 7. 6.

> このモードは 外部トリガ時約 53msec 以上トリガ信号が入力されない場合 次のトリガ 信号がくるまで自動的に内部トリガモード(ラインレートは約 53msec)に切り替える機能 です。このモードの場合 トリガがない場合も内部トリガで動作しておりますので外部トリ ガが入力されると直ちに映像の出力が可能となります。 Shutter-select モード時は ト リガが入力されるとすぐに露光を開始し終了後映像を出力します。No-shutter モード時 は トリガが入力されるとすぐに露光を開始しますが 映像の出力は次のトリガが入力し た後になります。 尚「オートリセットモード」ではトリガの入力がない期間は DVAL,EEN, 映像は出力されず LVAL だけが出力されます。工場出荷設定は OFF です。

設定 :0=OFF, 1=ON

コマンド「BA」: ビットアロケーション

このコマンドはデジタル出力を 24ビット(8ビット x3)で出すか 30ビット(10ビット x3) で出すかの選択を行います。 内部プロセスは12ビットの A/D を採用しています。

: 0=24ビット 1=30ビット 設定

対応モード : すべて

7. 8. コマンド 「BI」: ビニング

> この機能は、隣り合った2画素を混合読み出しすることにより、ラインレートを変更せず に感度を約2倍にする機能です。この時、解像度は約1/2になります。

この機能への切り替えはシリアル通信によりおこないます。

設定 : 0=0FF, 1=0N

対応モード: すべて

#### 注意事項

設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。

コマンド「BL」: マスターブラック 7. 9.

> この機能は、映像レベルに関係なく、黒レベルを任意の値に設定する機能です。 また CV-L107CL は黒レベル自動クランプ機能を持っております。アナログクラン プ回路でダミー画素の信号レベルを一定レベルにクランプした後デジタル変換し デジタルクランプ回路で OB レベルを 32LSB (8LSB) にクランプし OB レベルを一定に 保持します。この機能は常時働いています。

可変範囲 OLSB~64(16)LSB 注: ( )内は8Bit 出力時の値

: 0~127 設定

 関連コマンド
 : 「BLR」 , 「BLB」

 対応モード
 : すべて

#### 注意事項

●設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。

7. 10. コマンド「BLR」、「BLB」: ブラックレベル(Rch, Bch)

コマンド BL とともに各チャネルのブラックを調整します。

設定 : -64~63

7. 11. コマンド「EI」: 露光設定

このコマンドは 露光の設定を R,G,B 独立して設定するか G を設定して R,B を G に追従させるか の選択を行います。S/N を劣化させずにホワイトバランスを

とることが出来ます。

設定 : O=R, G, B 独立して設定

1=R, B を G にトラッキングさせる

関連機能 : コマンド PER,PEG,PEB プログラマブル露光

7. 12. コマンド「GA」: マスターゲインコントロール

この機能は、3チャネル同時にゲインを調整します。

可変範囲は -3dB ~ +12dB です。 1 LSB は 0.03dB です。

設定 : -132~429

関連コマンド : 「GAR」「GAB」 ゲインコントロール

対応モード : すべて

7. 13. コマンド「GAR」「GAB」: ゲインレベル(Rch, Bch)

コマンド 「GA」 とともに RGBの各ゲインを任意に設定したい場合やワンプッシュホワイトバランス調整後の微調整をおこなうときに利用します。 制御はシリアル通信によりおこないます。1LSBは 0.03dB です。

可変範囲は GAR Red: -6dB ~ + 6dB、GAB Blue: -6dB ~ + 6dBです。

設定 : -231~231

#### 注記事項

- •「GA」「GAR」「GAB」の可変範囲は色温度 4000K の光源を基準とした可変範囲です。この基準となる色温度以外の光源で調整した場合は 任意で可変できる範囲は制限されます。
- 設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。
- 7. 14. コマンド「GAR2」「GAB2」:ファインゲイン(Rch,Bch)

ファインゲインはデジタルゲインです。Gch は固定です。

可変範囲: x0.969 (31768/32768)~ x1.03 (33768/32768) (Rch, Bch 共)

設定値は 31768 から 33768

7. 15. コマンド「KNI: 二一機能

カメラ内部では 4095LSB までダイナミックレンジがあります。しかしリニアに設定していると 1023LSB でクリップしてしまい、それ以上のディテールを見る事が出来ません。二一機能は 890LSB よりも上の部分のゲインを変える事で、4095LSB あるダイナミックレンジを圧縮して出力します。 ニーポイントとは 0LSB からリニアに変化する範囲の上限の値です。 ニースロープはニーポイント以上のビデオが来た場合ニースロープで設定したゲインの値です。ニーポイントとニースロープはRGB個別で設定可能です。

この機能への切り替えはシリアル通信によりおこないます。

設定 : O = 0FF, 1 = 0N

関連コマンド : コマンドニースロープ 「KSR」「KSG」「KSB」

コマンドニーポイント 「KPR」「KPG」「KPB」

対応モード : すべて

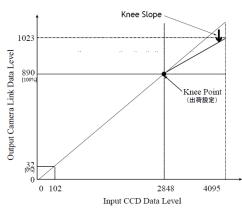


図14 二一特性

### 注記事項

- 設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。
- 7. 16. コマンド「KSR」「KSG」「KSB」: ニースロープ

コマンド「KN」の項参照

設定 : 0~16383

7. 17. コマンド「KPR」「KPG」「KPB」: ニーポイント

コマンド「KN」の項参照

設定 : 0~1023

7. 18. コマンド「LR」: ラインレート

この機能はラインレートを1L(2100clk)より長く設定することを可能にします。

それによりラインスキャンスピードを被写体のスピードに合わせたり、露光を長くすること

により感度を上げることが可能になります。 設定 : 2100~2150400

(52.5 µs ~53.683msまで25ns 単位で可変可)

対応モード: No-Shutter 内部トリガモード

Shutter 内部トリガモード

7. 19. コマンド「NOSR」:ノイズリダクション

信号に重畳しているノイズ成分のうち 16LSB 以下の成分を除去します。空間周波数の 劣化を最小に抑えています。 改善効果は被写体にもよりますが最大で 3dB 位です。

設定:0=ON,1=OFF

7. 20. コマンド「PBC」: 画素毎のブラック補正

画素毎の黒レベルのばらつき補正の選択を行います。

設定: 〇=補正機能使用せず (初期設定)

1=工場設定

2=ユーザー設定

7. 21. コマンド「PBR」: 画素毎のブラック補正の実行とデータの保存

画素毎の黒レベルのばらつきを補正します。 調整は入射光を遮断して行います。

調整する場合は画素ゲインの調整の前に行うことをお勧めいたします。

設定 : 0で実行 設定(PBC) : 2に設定

#### 注記事項

黒レベルは 露光時間(特に長時間露光や 低ラインレート)によって影響を受けます。 したがって 実際の設定条件下で 補正を実行することをお勧めいたします。

7.22. コマンド「PBS」: 画素毎のブラック補正の実行結果要求

この機能はブラック補正を実行した結果がどうであったかを表示します。

結果 : 0=完了せず

1=完了

2=エラー (タイムオーバー)

7. 23. コマンド「PER」「PEG」「PEB」: プログラマブル露光 R, G, B

このコマンドにより R, G, B各チャネルの 露光時間を個々に設定することが出来ます。 このモードは Shutter Select モードの場合のみ 有効です。(6.2章参照)

設定 : 50 ns から 53,683 ms まで 25 ns ステップで設定可

関連機能 : EI=O RGB独立 または EI=1 Gchに連動

#### 注記事項

実際の露光事項は下記の通りとなります。

露光時間(ns) = 25ns x T1(clk)

但し 繰り返し周波数(Clk) ≧ T1(Clk) + 30 clk の条件を満たすことが必要です。 ここで

繰り返し周波数は 設定したラインレート 又は トリガ間隔

T1は プログラマブル露光の設定値

尚 R, G, B 各チャネルの中で 最長の露光時間で EENが出力されます。

7. 24. コマンド「PGCI: 画素感度補正

この機能は ここの画素の感度のばらつきを均一に補正します。 これはコマンド「PGR」 によって実行されます。 補正データはユーザー領域に保存されます。

画素感度補正のアルゴリズムは No-Shutter モードと Shutter-select モードで異なります。モードを変更する場合は再度使用するモードで画素補正を行ってください。 尚工場設定には Shutter-select 時の設定が保存されています。

設定 : 0 =補正機能使用せず (初期設定)

1 = 工場設定 2 = ユーザー設定

 関連コマンド
 : 「PGR」

 対応モード
 : すべて

7. 25. コマンド「PGR」: 画素感度補正の実行

この機能は、センサの画素間輝度バラツキを補正する機能です。

この機能への切り替えはシリアル通信によりおこないます。

画素感度補正は工場出荷時に補正されていますが、より正確に補正するには周辺環境 も含めた実動作状態で補正を実行するのが効果的です。 この機能を実行する場合は 前項のコマンド「PGC」を2に設定しておいてください。

設定 : 0で実行

関連コマンド:「PGC」を2に設定

#### 注意事項

●設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。

●この機能は動作モードに依存しません。

#### 《画素感度補正のやり方》

準備:被写体はフラットな白い平面を用意します。照明によるシェーディングを除くため 均一に照らします。映像のレベルは飽和しない程度のレベルに設定してください。 またレンズを操作可能な状況であればデフォーカスしてください。 尚補正の前に カメラを30分ほどウォーミングアップしてください。最適な設定には使用状態で行 うことが必要です。補正を実行する前にゲインとラインレートの設定をお願いしま す。

手順:コマンド PGC を「2」に設定し この状態で PGR コマンドを「0」に設定し画素感度 補正を実行します。

尚 シェーディング補正も行う場合は最初に画素感度補正を行った後シェーディング補正を実行してください。

7. 26. コマンド「SDC」: シェーディング補正

シェーディング補正モードの選択を行います。

設定 : 0 =補正機能使用せず (初期設定)

1 = 工場設定 2 = ユーザー設定

関連コマンド : 「PGR」「SDR」「SDS」

7. 27. コマンド「SDR」: シェーディング補正の実行と データの保存

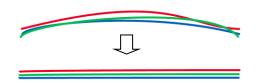
この機能は、レンズ・照明を含んだ光学系とカメラ内部で発生するシェーディングを同時に補正するためのものです。 補正は以下の2つの方法が選択できます。 フラットシェーディング補正を使うか カラーシェーディング補正を使うかは SDR コマンドで設定します。

設定 : 0=フラットシェーディング補正の実行とデータ保存

1=カラーシェーディング補正の実行とデータの保存

A) フラットシェーディング補正: コマンド「SDR=O」

この機能は R, G, B 信号をそれぞれフラットに補正します。補正値は 連続する 8 ピクセルの平均値です。 補正できる輝度範囲は 1 ライン上の一番信号レベルが 高い部分と比較して-20%以内です。この機能はシリアル通信により ON/OFF する事が可能です。



概念図

#### ≪シェーディング補正のやり方≫

**設定**:シェーディング補正選択 SDC=2 フラットシェーディング補正実行 SDR=0

準備:被写体はフラットな白い平面を用意します。照明によるシェーディングを 除くため均一に照らします。尚補正を行う前にカメラを30分ほどウォー ミングアップしてください。

**手順**:コマンド SDC を「2」に設定します。この状態で SDR コマンドを「0」に 設定しフラットフィールドシェーディング補正を実行します。

尚 画素感度補正も同時に実行する場合はまず画素感度補正を行った後 シェーディング補正を実行してください。

#### 注記事項

●使用する光学系や光源によっては完全に補正できないことがあります。

●工場出荷時に、弊社規定条件で補正したデータが書き込まれています(SDC=1)。 弊社規定条件 周囲温度 : 25°C

件 周囲温度 : 25℃ 光源 : 弊社標準光源

レンズ: A1 Nikkor 35mm F2 (最大口径比 f1.4)

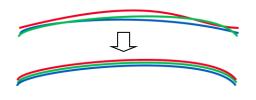
設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。

●この機能は動作モードに依存しませんが、実使用状態で補正をおこなうと効果的です。

B) カラーシェーディング補正 : コマンド 「SDR=1」

この機能は Green 信号を基準とし、Red、Blue 信号を Green 信号に合わせる補正をおこないます。 この補正では Green 信号に傾斜が有る場合、Red、Blue 信号も Green と同じ傾斜になります。

設定: シェーディング補正実行 SDR=1



概念図

#### ≪シェーディング補正のやり方≫

**設定**:シェーディング補正選択 SDC=2 カラーシェーディング補正実行 SDR=1

準備:被写体はフラットな白い平面を用意します。照明によるシェーディングを除くため均一に照らします。尚補正を行う前にカメラを30分ほどウォーミングアップしてください。

**手順**:コマンド SDC を「2」に設定します。この状態で SDR コマンドを「1」に 設定しカラーシェーディング補正を実行します。

尚 画素感度補正も同時に実行する場合はまず画素感度補正を行った後 シェーディング補正を実行してください。

#### 注記事項

- ●設定を保存し、次回電源投入以降も設定を反映することができます。
- ●この機能は動作モードに依存しませんが、実使用状態で補正をおこなうと効果的です。
- ●この機能はカメラ内部に工場での設定データを持っておりませんので この機能を使用する場合は SDR=1で 実行する必要があります。
- 7. 28. コマンド「SDS」: シェーディング補正の実行結果要求

この機能はシェーディング補正を実行した結果がどうであったかを表示します。

結果 : 0=完了せず

1=完了

2=エラー (タイムオーバー)

7. 29. コマンド「TG」: トリガソースの選択

この機能は 内部トリガ を使用するか 外部トリガを使用するかの選択を行います。

設定 : 0=内部トリガ

1=外部トリガ

7. 30. コマンド「TR」: トリガモード

用途に応じてカメラのトリガモードを選択します。

設定 : O=No-Shutter モード

: 1=Shutter Select モード

: 2=PWC モード

7. 31. コマンド「TI」: トリガ入力

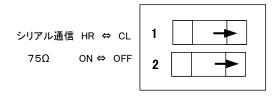
外部トリガは Hirose12 ピン (TI=1) と Camera Link (TI=0) から入力することができます。これらの入力は同時に利用することはできません。

シリアル通信の切り替えは リアパネル上のディップスイッチ SW1(図 15 参照)でトリガモード (TR) の切替はシリアル通信によりおこないます

設定 : 0=カメラリンクコネクタ

1=Hirose 1 2 ピンコネクタ

また 外部トリガ入力をカメラ内部で終端(75Ω)することができます。 設定はディップスイッチ SW1 によりおこないます。尚この機能は Hirose12 ピンコネクタ経由の入力に対してのみ有効です。



工場設定

図15 ディップスイッチ SW1

7. 32. コマンド「TP」: トリガ極性の設定

設定 : O=Active Low (デフォルト)

1 = Active High

## 7. 33. コマンド「TS」: テストパターン

この機能により セットアップやトラブルシューティングをする際有効な テスト信号を出力します。 テスト信号実行中は映像の出力はできません。

設定 : 0=OFF (電源を入れた状態では OFF です)

1=カラーバー

2=グレー 1

3=グレー 2

4=白(890LSB)

### 注意事項

- ■この機能をカメラの動作初期状態として保存することはできません。
- ●( )内の数値は8Bit 出力時です

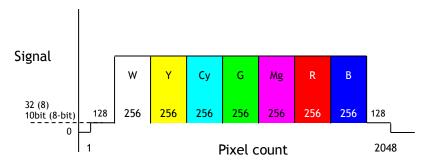


図16 カラーバー

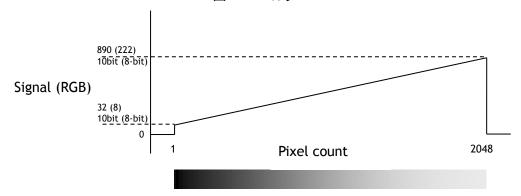


図17. グレー 1

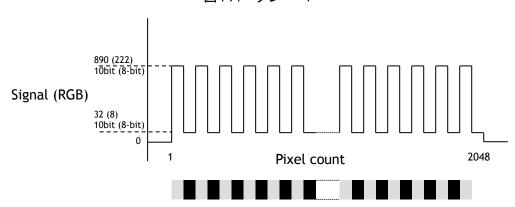


図18. グレー 2

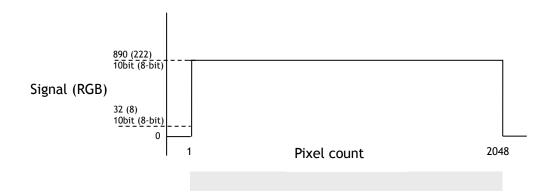


図19. 白 (890LSB)

#### 7.34. コマンド「WB」: ホワイトバランス

Green と Red, Green と Blue のレベル差を計算し、差がなくなるように R Gain と B Gainを調整します。

ワンプッシュホワイトバランスと Gain 操作によるマニュアルホワイトバランスが 可能です。

設定 0=マニュアル/オートホワイトバランス

> 1 = 4000K2 = 4600K3 = 5600K

すべて 対応モード

関連コマンド  $\lceil A M \rfloor$ オートホワイト

> ΓGARı 「GAB」 マニュアルゲイン ( Rch, Bch)

可変範囲 ワンプッシュホワイトバランス:-6dB ~ +6dB

マニュアルホワイトバランス : -6dB ~ +6dB

#### 7.35. 工場設定(デファルト)

ラインレート (LR) 24000 自動ラインレート設定 (AR) Ref 600 出力ビット設定 (BA) 30 bit (BA=1) ビニング (BI) OFF (BI=0) テスト信号出力(TS) OFF (TS=0) トリガモード (TR) No-Shutter (TR=0) トリガソース 内部 (TG=0) トリガ入力 (TI) Camera Link (TI= 0) トリガ極性 (TP) Active low (TP=0) ゲイン (GA,GAR,GAB) Master(0), Red(0), Blue(0)ホワイトバランスモード(WB)

Manual/One-push Auto AWB (WB=0)

ブラック (BL,BLR,BLB) Master (64), Red (0), Blue (0)

二一機能 (KN) OFF (KN=0) ニーポイント (KPR,KPG,KPB) 890 (R,G,B) ニースロープ (KSR,KSG,KSB) 8192 (R,G,B)

#### 7.36. シリアル通信

このカメラは、コントロール用のシリアル通信を Hirose12 ピン経由の RS232C と Camera Link 経由の LVDS で通信することが可能です。標準通信レートは 9600bps です。 Hirose12 ピンと Camera Link のシリアル通信は同時に利用することはできません。 通信切り替えはリアパネル上内のディップスイッチによりおこないます。 出荷設定は Camera Link に設定されています。

#### SW1機能

No	機能	機能	設定
140	1995 日七	OFF	ON
1	通信切換	Hirose 12Pin	Camera link
2	外部トリガ信号入力終端切換	TTL	75 Ω

注:太字は工場出荷設定です

シリアル通信 HR ⇔ CL 1 2 2

#### 7. 36. 1. 通信設定

Baud Rate	9600
Data Length	8bit
Start Bit	1bit
Stop Bit	1bit
Parity	Non
Xon/Xoff Control	Non

Echo Back EB=1

ON の場合 カメラは通信が正常であることを返信します

Status ST

このコマンドを受信した場合 カメラは すべての機能に対する現在の設定状況を 送り返します。

**Help** HP

このコマンドを受信した場合カメラはすべての機能に対する HELP リストを送り返します。

Version Number VN

このコマンドを受信した場合 カメラはファームウエアのバージョンを3桁の数字で送り返します Camera ID

このコマンドを受信した場合 カメラは 製造番号である カメラ ID を送り返します

Model Name MD

このコマンドを受信した場合 カメラは モデル名を 送り返します

User ID UD

このコマンドで ユーザーは 識別のための 16 桁の文字を設定しメモリー出来ます。

#### 7.35.2. 保存 及び 読み込み機能

LD

下記コマンドは カメラの EEPROM にカメラ設定を保存又は読み込むためのものです。

#### Load Settings

このコマンドは保存された前のデータをカメラに読み出します。ユーザー設定はカメラの EEPROM に 3 つ保存できます。 工場設定もまた1つ保存されます。最後に使用された設定が次の電源投入時の初期設定になります。

#### Save Settings SA

このコマンドは実際のカメラ設定をカメラ EEPROM の 1 から 3 のユーザー領域に保存します。工場設定は 変更できません。

#### **EEPROM AREA** EA

このコマンドを受信すると カメラは 最後に使用したユーザー領域を戻します。

#### 7. 37. CV-L107CL コマンドリスト

	Command Name	Format	Parameter	Remarks				
Α-	A - General settings and useful commands.							
ЕВ	Echo Back	EB=[Param.] <cr><lf> EB?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Echo off, 1=Echo on	電源投入時 Off				
ST	Camera Status Request	ST? <cr><lf></lf></cr>		現在の設定の表示				
НР	Online Help Request	HP? <cr><lf></lf></cr>		有効なコマンドリストの 取得				
VN	Firmware Program Version Request	VN? <cr><lf></lf></cr>		3 digits (e.g) 100 = Version 1.00				
PV	FPGA Program Version Request	PV? <cr><lf></lf></cr>		3 digits (e.g) 100 = Version 1.00				
ID	Camera ID Request	ID? <cr><lf></lf></cr>		工場設定				
	Command Name	Format	Parameter	Remarks				
MD	Model Name Request	MD? <cr><lf></lf></cr>		工場設定				
UD	User ID	UD=[Param.] <cr><lf> UD?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>		ユーザー設定。最大 16 英数字				
В -	Line Rate, Expos	sure	•					
LR	Line Rate	LR=[Param.] <cr><lf> LR?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	2100 to 2150400 clocks - 1 clock is 25ns	TG=0 で有効				
AR	line rate set	AR=[Param.] <cr><lf> AR?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Activate one-push auto line rate set	TG=0 で有効				
AL	Auto line rate reference level	AL=[Param.] <cr><lf> AL?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0 to 1023					
EI	RB Exposure interlocked with G	EI=[Param.] <cr><lf> EI?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Off (independent) 1=On (interlocked)	TR=1 で有効				
PE R	Programmable Exposure - Red	PER=[Param.] <cr><lf> PER?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	2 to 2150400 clocks - 1 clock is 25ns	TR=1 で有効				
PE G	Programmable Exposure - Green	PEG=[Param.] <cr><lf> PEG?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	2 to 2150400 clocks - 1 clock is 25ns	TR=1 で有効				

PE	Programmable	TD 4 不左執					
В	Exposure - Blue	PEB? <cr><lf></lf></cr>	- 1 clock is 25ns	TR=1 で有効			
АН	One-push AWB shutter	AH=[Param.] <cr><lf></lf></cr>	0=Activate one-push AWB shutter	TR=1 で有効			
AH RS	will be replied from camera of the status after one-push AMB shutter  Will be replied from camera of the status of		0=AWB has not been finished yet. 1=Succeeded. 2=Error1. Green image was too bright. 3=Error2. Green image was too dark.				
<b>C</b> -	· Trigger mode						
TR	R Trigger Mode TR=[Param.] <cr><lf> 1=9</lf></cr>		0=No-Shutter 1=Shutter Select 2=Pulse width control				
TG	Trigger Origin	TG=[Param.] <cr><lf> TG?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Internal 1=External	TG=0 は TR=0 又は TR=1 時有効			
TI	Trigger Input	TI=[Param.] <cr><lf> TI?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Camera-Link 1=Hirose12pin				
TP	Trigger Polarity	TP=[Param.] <cr><lf> TP?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Active-Low 1=Active-High				
AR ST	Auto reset mode	mode ARST=[Param.] <cr><lf> 0=OFF ARST?<cr><lf> 1=ON</lf></cr></lf></cr>					
D -	· Image format						
ВІ	Binning BI=[Param.] <cr><lf> BI?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>		0=Binning Off, 1=Binning On				
	Command Name Format		Parameter	Remarks			
ВА	Bit allocation	BA=[Param.] <cr><lf> BA?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=24bit, 1=30bit				
TS	Test Pattern	TS=[Param.] <cr><lf> TS?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Off 1=Color Bar 2=Gray Pattern 1 3=Gray Pattern 2 4=White	電源投入時は OFF			
E -	E - Gain, white balance and signal settings						
GA	Gain Level - Master	GA=[Param.] <cr><lf> GA?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	-132 to 429	0=0dB			
GA R	Gain Level - Red	GAR=[Param.] <cr><lf>GAR?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	-231 to 231				
GA B	Gain Level - Blue	GAB=[Param.] <cr><lf> GAB?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	-231 to 231				
BL	Black Level - Master	BL=[Param.] <cr><lf> BL?<cr><lf> BLR=[Param.]<cr><lf></lf></cr></lf></cr></lf></cr>	0 to 127				
BL R	Black Level - Red						

BL B	Black Level - Blue	BLB=[Param.] <cr><lf> BLB?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	-64 to 63		
WB	White Balance	WB=[Param.] <cr><lf> WB?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Manual/One push AWB 1=4000K 2=4600K 3=5600K		
AW	Activate One-push AWB	AW=[Param.] <cr><lf></lf></cr>	0=Activate one-push AWB		
AW RS	Inquire the status after one-push AWB	AWRS? <cr><lf></lf></cr>	<pre><one be="" camera="" following="" from="" of="" replied="" the="" values="" will=""> 0=AWB not completed yet. 1=Succeeded. 2=Error1. Green image was too bright. 3=Error2. Green image was too dark. 4=Error3. Timeout-error occurred.</one></pre>		
KN	Knee On/Off	KN=[Param.] <cr><lf> KN?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0=Off, 1=On		
KS R	Knee Slope - Red	KSR=[Param.] <cr><lf> KSR?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0 to 16383		
KS G	Knee Slope - Green	KSG=[Param.] <cr><lf> KSG?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0 to 16383		
KS B	Knee Slope - Blue	KSB=[Param.] <cr><lf> KSB?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0 to 16383		
KP R	Knee Point - Red	KPR=[Param.] <cr><lf> KPR?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0 to 1023		
KP G	Knee Point - Green	KPG=[Param.] <cr><lf> KPG?<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	0 to 1023		
		KPB=[Param.] <cr><lf></lf></cr>	0 / 4023		
KP B	Knee Point - Blue	KPB? <cr><lf></lf></cr>	0 to 1023		
	Knee Point - Blue  Command Name		Parameter	Remarks	
		KPB? <cr><lf></lf></cr>		32768=1 31768/32768 (0. 97) to 33768/32768 (1. 03)	
B GA	Command Name	KPB? <cr><lf> Format  GAR2=[Param.]<cr><lf></lf></cr></lf></cr>	Parameter	32768=1 31768/32768 (0. 97) to	
GA R2 GA B2 NO SR	Fine gain - red Fine gain - Blue Noise reduction	KPB? <cr><lf> Format  GAR2=[Param.]<cr><lf> GAR2?  GAB2=[Param.]<cr><lf> GAB2?  NOSR=[Param.]<cr><lf> NOSR?</lf></cr></lf></cr></lf></cr></lf></cr>	Parameter  31768 to 33768  31768 to 33768  0 = OFF, 1= ON	32768=1 31768/32768 (0. 97) to 33768/32768 (1. 03) 32768=1 31768/32768 (0. 97) to	
GA R2 GA B2 NO SR	Fine gain - red Fine gain - Blue Noise reduction	KPB? <cr><lf> Format  GAR2=[Param.]<cr><lf> GAR2?  GAB2=[Param.]<cr><lf> GAB2?  NOSR=[Param.]<cr><lf></lf></cr></lf></cr></lf></cr></lf></cr>	Parameter  31768 to 33768  31768 to 33768  0 = OFF, 1= ON	32768=1 31768/32768 (0. 97) to 33768/32768 (1. 03) 32768=1 31768/32768 (0. 97) to	
GA R2 GA B2 NO SR	Fine gain - red Fine gain - Blue Noise reduction Shading correction	KPB? <cr><lf> Format  GAR2=[Param.]<cr><lf> GAR2?  GAB2=[Param.]<cr><lf> GAB2?  NOSR=[Param.]<cr><lf> NOSR?</lf></cr></lf></cr></lf></cr></lf></cr>	Parameter  31768 to 33768  31768 to 33768  0 = OFF,	32768=1 31768/32768 (0. 97) to 33768/32768 (1. 03) 32768=1 31768/32768 (0. 97) to	
GA R2 GA B2 NO SR F - SD	Command Name Fine gain - red Fine gain - Blue Noise reduction Shading correction Select shading correction mode Run shading	KPB? <cr><lf> Format  GAR2=[Param.]<cr><lf> GAR2?  GAB2=[Param.]<cr><lf> GAB2?  NOSR=[Param.]<cr><lf> NOSR?  n, pixel gain and pixel but the second se</lf></cr></lf></cr></lf></cr></lf></cr>	Parameter  31768 to 33768  31768 to 33768  0 = OFF,	32768=1 31768/32768 (0. 97) to 33768/32768 (1. 03) 32768=1 31768/32768 (0. 97) to	

	correction		1=Succeeded.	
	COTTCCCIOTT		2=Error1-Image was too bright	
			3=Error2-Image was too dark	
			4=Error3-Timeout error	
			occurred.	
			0=Off (Bypass)	
PG	Select pixel gain	PGC=[Param.] <cr><lf></lf></cr>	1=Factory area	
C	correction mode	PGC? <cr><lf></lf></cr>	2=User area	
	Dun minal main		0=Run pixel gain	
PG	Run pixel gain	P(1R= PA(A())   (<   R ><   F >	correction, store to user	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
R	correction, store	PGR? <cr><lf></lf></cr>	area	ユーザーエリアに保存
	to user area		1=Run flat correction, store	
			to user area	
			0=Pixel gain correction has	
			not been finished yet.	
			1=Succeeded.	
PG	Inquire the status		2=Error1 - Image was too	
S	after pixel gain	PGS? <cr><lf></lf></cr>	bright	
٦	correction		3=Error2 - Image was too	
			dark	
			4=Error3 - Timeout error	
			occurred.	
DD	Calaat sinal blaab	DDC [D ] CD   LE	0=Off (Bypass)	
		PBC=[Param.] <cr><lf></lf></cr>	1=Factory area	
C	correction mode	PBC? <cr><lf></lf></cr>	2=User area	
-	Run pixel black	222 52 1 52 15	0=Run pixel black	
PB	correction, store	PDK=[Paraili.] CK>CLF>	correction, store to user	
R	to user area	PBR? <cr><lf></lf></cr>	area	_ / _ / / - // - // / - // / - // / - // / - // / - // / - // / / - // - // / - /
			0=Pixel black correction has	
			not been finished yet.	
			1=Succeeded.	
	Inquire the status after pixel black correction		2=Error1 - Image was too	
PB			bright.	
S			3=Error2 - Image was too	
			dark	
			4=Error3 - Timeout error	
			occurred.	
<u></u>	Saving and loadi	ing data in EEPROM	occurred.	
"	Javing and load	ing data in LLFNOM		
	Load Setttings		0=Factory area	
LD	(from Camera	LD=[Param.] <cr><lf></lf></cr>	1=User area1	
	EEPROM)	[raramij terv ter	2=User area2	最後に使用したデータ
	Save Settings (to Camera	SA=[Param.] <cr><lf></lf></cr>	1=User area1	エリアが次回電源 ON
			2=User area2	時の初期設定となりま
SA			Note the parameter 0 is	す
	EEPROM)		not allowed.	
-	EEPROM Current		0=Factory area	
F۸	Area No.	EA? <cr><lf></lf></cr>	1=User area1	最後に使用したデータ
LA		LA: \CR/\LF/		エリアを返します
	Request.		2=User area2	

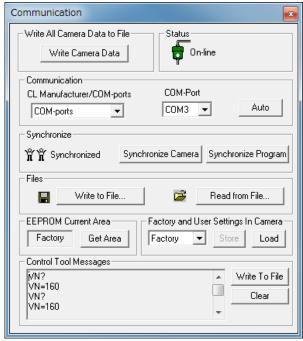
#### 8. カメラコントロールツール

Windows2000/XP/Vista 用のカメラコントロールツールは Web サイト www.jai.com からダウンロードすることが出来ます。このコントロールツールには カメラコントロールプログラムと独自のプログラムを作るためのツールが入っております。 システムインテグレーターや経験豊富なユーザーの方にとっては カメラコントロールツールは 大変便利なツールです。このツールは Windows,2000,XP、Vista の為に作られた 簡単で効率的な ActiveX も提供します。OCX インターフェースは PC のシリアルインターフェースを使って カメラの固有情報を読み出したり書き込んだりすることにより カメラを接続することが出来ます。そのためには Visual Basic、Visual C++ または MS ウインドウズの類似のプログラム言語による簡単なプログラム技術が必要となります。

#### 8.1. コントロールツールウインドウ

- 1. カメラコントロールツールバーは常に前面に表示します。
- 2. カメラコントロールツールバーを最小にするとすべての開いているウインドウは閉じます。
- カメラがオンラインでもオフラインでもカメラコントロールツールは使用可能です。
- 4. 最新の JAI のカメラは常に最後に使ったユーザー領域で立ち上がります。
- 5. カメラコントロールツールは最後に使ったユーザー設定(領域ではありません)を保存します。それは最後に保存したユーザー領域と同じである必要はありません。
- 6. 設定ファイル「Camera Name. ini」はカメラ設定に関するすべての情報を保存します。 プログラム がスタートするとプログラムの 最新の設定はファイル「CameraName.ini」から読み込まれます。
- 7. カメラとカメラコントロールツールを立ち上げる時にカメラコントロールツールが現在 の設定を表示しないようにすることが可能です(4項、5項参照)。
  - a. カメラ設定を得るために「Synchronize Program」をクリックします
  - b. カメラコントロールツールに保存された設定(最後に使われた設定)をカメラに送るために「Synchronize Camera」をクリックします
  - c. カメラがどの領域でスタートしたかを見るためには「Get Area」をクリックします





Shutter and Sync Signals	×		
Trigger Mode No Shutter	Auto Line Rate One Push Ref.Level 600		
	Une Push   Hel.Level   000		
Line Period	П		
24000 600 us	52.5 us 53.8 ms		
Trigger Origin	RB Exposure Interlocked with G		
● Internal C External	⊙Off COn		
Programmable Exposure - Red			
12000 300 us	50 ns 53.8 ms		
Programmable Exposure - Green	30.00		
12000 300 us			
	50 ns 53.8 ms		
Programmable Exposure - Blue			
12000 300 us	50 ns 53.8 ms		
AWB Shutter	Binning		
One Push	● Off ○ On		
Trigger Polarity————————————————————————————————————	Trigger Input		
Active L C Active H	C Hirose 12pin © CL		
Output Bit Allocation	Auto Reset Mode		
○ 24 Bit	● Off C On		
Test Pattern			
Off			



Gain and Setup Levels					
White Balance Auto White Balance					
Manual/One Push ▼ One Push					
Gain Level					
Master 0 Red 0 Blue 0					
Red Fine 32768 🚉 Blue Fine 32768 🚉					
Black Level					
Master 64 - Red 0 - Blue 0 -					
Knee Select Knee Slope Knee Point					
○ Off Red 8192 → Red 890 →					
Green 8192 - Green 890 -					
On Blue 8192 - Blue 890 -					
Shading Correction Run Shading Correction					
User Area ▼ Flat Color					
Pixel Gain Correction Run Pixel Gain Correction					
User Area ▼ Flat PRNU					
Pixel Black Correction Run Pixel Black Correction					
Off (Bypass) 🔻 Run					
Noise Reduction C Off • On					

図20. カメラコントロールツール

#### 8.2. カメラコントロールツールのインターフェース

カメラコントロールソフトは メインのツールバーと関連するツールウインドウで構成されています。 ツールバーの各ボタンによって 各々のウインドウが立ち上がります。 プログラムのレイアウトは 使いやすいように ウインドウをアレンジすることによって 変更できます。 プログラムは再起動 することによって 新しい情報に書き換えられます。すべてのカメラコントロールツールには コミュニケーションウインドウと About ウインドウがあります。その他のウインドウは カメラコントロールコマンドを示します。



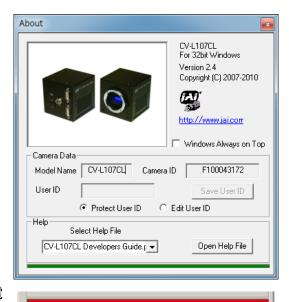
#### **About Window**

「About ウインドウ」にはカメラの写真、プログラムの バージョン情報、JAI へのインターネット接続とヘル プへのアクセスを含んでいます。 ヘルプを含むリス トボックスは 拡張.pdf を持つすべてのファイルを 表示しそれはプログラム(初期設定)フォルダーにあり ます。

JAIの Web サイトから最新の操作マニュアルをダウンロードすることが出来ます。

#### http://www.jai.com

最新のマニュアルは上記 Web に保存され自動的に ヘルプファイルのリストに付け加えられます。 新モ デルに関しては About ウインドウはモデル名、カメラ ID 及び User ID を表示します。 User ID ではテキストで編集、保存が可能です。ウインドウの下部で(通信以外のすべてのウインドウ)カラーバーが表示されます。カメラコントロールツールがカメラに接続され電源が入っているときは 緑になります。カメラコントロ



ールツールが接続されていないとき又はカメラの電源が入っていない時は赤です。

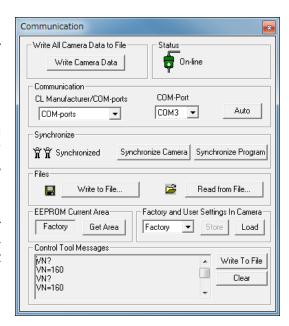
#### **Communication Window**

コミュニケーションウインドウは カメラコントロール ツールを JAI カメラに接続するために使われます。 JAI カメラと通信するには2つの方法があります。

#### RS-232C

シリアルケーブルが接続されているコミュニケーションポートをコミュニケーションポート部のリストボックスから選択するかコミュニケーションポートの 1 から16 までカメラの接続ポートを検索するために「Auto」ボタンをクリックします。

カメラコントロールプログラムは自動的に 各ポートに カメラ認証の要求を送ります。もしカメラがこれに応答したらユーザーは そのポートを使うことになります。



#### RS-232C と カメラリンク

コミュニケーションウインドウはカメラリンクと RS-232C ポートを使って通信する場合は 多少違ったレイアウトになります。 コミュニケーション部 は2つのリストボックスを持ちます。

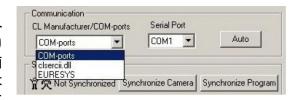


#### RS-232C コミュニケーション

- 1. 「CL Manufacture/COM-ports」リスト ボックスから「Com-ports」を選択
- 2. 「Serial Ports リストボックスからシリアルケーブルがカメラに接続されている コミュニケーションポートを選択 又は コミュニケーションポート1から16までカメラの接続ポートを検索するために「Auto」ボタンをクリックします。 シリアルポートリストボックスと「Auto」サーチボタンは COM-ports が選択された場合のみ有効です。

#### カメラリンク コミュニケーション

「CL Manufacture/COM-ports」は PC にインストールされている すべてのデジタル出力画像取り込みボードのための DLL ファイル名(または 画像取り込みボード名) を表示します。これは「clserial.dll」といわれる dll ファイルを使って PC に



あるすべてのフレームグラバボードを読み込みます。画像処理ボードのオプションを選択してください。

#### **Auto Search**

コミュニケーションポート1から16までカメラの接続ポートを検索するために「Auto」ボタンをクリックします。 カメラコントロールプログラムは自動的にすべてのポートに認証要求をし、使用しているコンピュータが認識した COM ポート経由で接続が可能です。 これは RS-232C コミュニケーション経由で有効です。

#### Off/On-line モード

カメラコントロールツールはオフライン(カメラが接続されていない場合)で すべての機能が働きます。オフラインモードは コミュニケーションウインドウでグラフとテキスト付きの状態表示で表示されます。選択された コミュニケーションポートを変更することは(コミュニケーションウインドウで) オンライン オフラインの状態を変更します。もしカメラが選択された コミュニケーションポートにあればアプリケーションはオンラインで動いております。それ以外は オフラインです。



アプリケーションでの設定の変更は アプリケーションがオンラインの場合は自動的に カメラ設定 を更新します。もしアプリケーションとカメラとの接続が途切れた場合は 自動的にオフラインモードになりコミュニケーションウインドウに表示されます。

#### Synchronize Program and Camera

カメラコントロールソフトはカメラあるいはプログラムと同期を取ることが出来ます。「Synchronize Camera」をクリックするとすべての設定をプログラムからカメラの RAM 上に書き込みます。また「Synchronize Program」をクリックするとすべての設定をカメラからプログラムに読み込みます。



#### **Files**

「Write to File」又は「Read from File」をクリックすると標準のファイルダイアローグが指示されます。もしファイルが見つからない場合は新しいファイルを作ります。カメラ設定のファイルは拡張 CAMがあります。コミュニケーションポートに関する情報はファイルには保存されません。すべての設定はファイルが読み込まれたとき自動的にカメラに送られます(カメラがオンラインの場合)。

#### **Factory and User Settings**

「Store」ボタンは現在のカメラ設定を EEPROM のユーザー領域に保持するために使います。現在のカメラ設定はカメラの電源が切られると保持されません。カメラ設定を保持するにはユーザー領域に保存しなければなりません。「Load」ボタンは工場またユーザーEEPROM 領域から前に保存したカメラ設定を再使用するために使われます。

#### Write All Camera Data to File

「Write Camera Data」をクリックするとすべてのカメラ設定をテキストファイルで保存します。 保存される情報は モデル名、カメラ ID, ユーザーID、ファームウェアーバージョン、現状の設定、工場設定、ユーザー既設定。このファイルデータを カメラに書き戻すことは出来ません。カメラのデータ保存用としてお使いください。



#### **EEPROM Current Area**

「Get Area」をクリックすると 電源投入時設定領域番号を 読み取ります。



## 9. 外観図と寸法

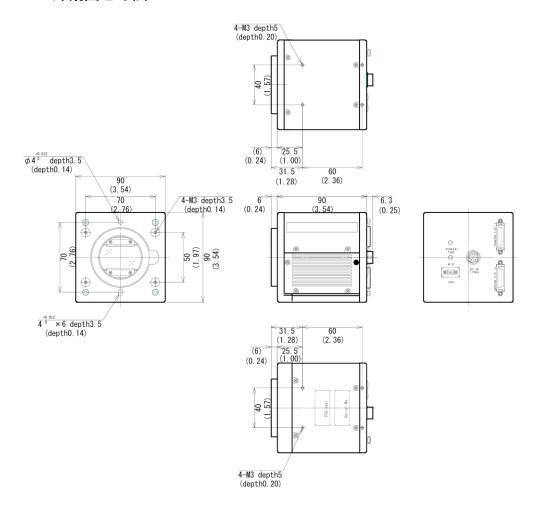


図 21. 外観図 (P マウント)

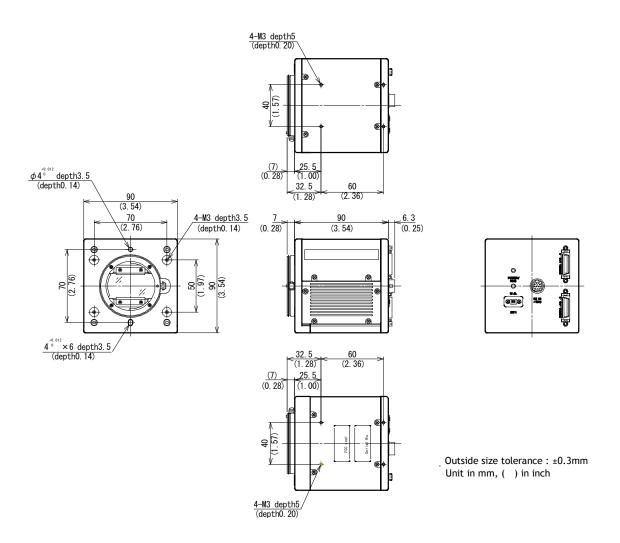


図 22. 外観図 (Nikon F マウント)

## 10. 仕様

IU. ILTX	
撮像素子	有効画素数 : 2048 画素 画素 Size : 14.0 µ m × 14.0 µ m 撮像有効ライン長 : 28.672mm
ピクセルクロック	4 0 MH z
標準ラインレート	総クロック数: 2100 clk ラインレート: 52.5 μs (No-SHutter / 内部トリガ時) ライン周波数: 19.048 KHz
感度	27nJ/cm <sup>2</sup> (センサー感度)
標準被写体照度	3900 lx(4000K) (Line Rate=525 $\mu$ s、Gain=0dB,Shutter=OFF,Lens Iris=F2,100%出力時)
映像 S/N 比	58 dB ( Green: Gain=-3dB)
ゲイン	Master(Green) : -3dB ~ +12dB ファインゲイン(R&B) : x0.969 ~ x1.03 (G チャネルは x1 固定)
ホワイトバランス	調整色温度範囲: 2800K~9000K 標準照明色温度: 4000K
画素感度補正	ピクセル補正
Knee	スロープ、ニーポイント調整 ON/OFF
シェーディング補正	1:フラットシェーディング補正 2:カラーシェーディング補正
ノイズリダクション	ON/OFF
映像出力	Digital 8Bit×3又は10Bit×3 (Camera link)
ラインレート可変	可能 (No-shutter/内部トリガ及び Shutter-Select/内部トリガモード時) 可変範囲:52.5 μs(1L)~53.683ms(1024L) 可変単位:25ns(1clk)
電子シャッタ	可能(Shutter Selectモード時) 可変範囲:50ns(2clk) ~ 51.23 μ (※1) 可変単位:25ns(1clk)
Binning	可能
黒レベル	Master 基準:32(8)LSB 可変範囲:-64 ~ 64(16) LSB ( )内は8ビット出力時
テストパターン	有り O:カラーバー 1:グレイ1 2:グレイ2 3:白(890LSB)
同期方式	内部同期
動作モード	· No-Shutter · Shutter Select · PWC
トリガ入力	Hirose12Pin:4.0±2.0Vp-p TTL 入力 又は Camera link: LVDS (CC1) 正論理/負論理の切換可能。 最小トリガ幅: 外部トリガ 500ns 以上 / PWC 52.5 $\mu$ s以上
同期系出力 (端子開放時)	Camera link - LVAL - DVAL - EEN Hirose 12Pin - XEEN(負論理) 4.0 V p-p(無終端時)

	EIA-644: Camera link CC1 又は		
	RS-232C: Hirose12Pin		
通信インタフェース	通信レート: 9600bps		
	※通信インターフェースの切り替えはリアパネル SW1 によりおこないます。		
	DC +12V±10% 1100MA(Typ.值 No-Shutter、遮光時)		
電源電圧	1200MA (MAX.值)		
	※ 電源には 3A 以上供給できるものをご使用ください		
	Nikon F-Mount (標準) 又は Universal P-Mount (M42x1.0) (オプション)		
レンズマウント	※使用可能レンズのマウント面からの突出寸法は、		
レンスマリンド	Nikon F-Mount :13mm 以内。		
	Universal P-Mount:12mm 以内。		
	Nikon F-Mount :46.5mm 公差 0 ~ -0.05mm		
フランジバック	※レンズ側に絞りリングの無いレンズは使用不可。		
	Universal P-Mount :45.5mm 公差 0 ~ -0.05mm		
光軸精度	中心 ± 0.1mm(Max)		
動作温度/湿度	- 5℃ ~ +45℃ / 20 ~80% (但し結露無き事)		
保存温度/湿度 -25°C ~ +60°C / 20 ~80% (但し結露無き事)			
	CE (EN61000-2+EN61000-3)		
各種規格	IEC61000-4-2 レベル 4 準拠 (※2)		
	FCC Part15 Class B		
外形寸法 90(W) x 90(H) x 90(D) mm (マウント部及び突起物含まず。)			
重量	830 g (F-Mount , P-Mount)		

- ※1. 最短ライン周期(52.5 μs)動作時の 最大蓄積時間
- ※2. この規格は弊社指定の接続コネクタ・ケーブル使用時に保証されます

## 変更履歴

<b>文</b> 文版证					
変更年月	リビジョン	変更			
JAN 2010	2.0	ファインゲイン追加、ノイズリダクション機能追加			
		オートリセットモード追加、NO-Shutter モードでの EE 出力変			
		更、コントロールツールの画面変更			
		注:本変更は Camera Revision G より対応			
Feb2010	2.1	注意事項欠落部追加			
April 2010	2.2	5.3,7.30,7.35 DIP SW-12 機能表示が逆を修正			
Nov.2010	2.3	6.2 章タイミングチャート修正、5.3, 7.30, 7.35 章 DIP スイッチ			
		修正、8 章コントロールツール画面 Ver.2.4 に修正			
Feb 2013	2.4	センサー感度修正			
May 2013	2.5	6.2.4 章 タイミング修正			
Sept. 2013	2.6	6.2.3 章 タイミング修正、7.23 章 数式修正			
Dec. 2014	2.7	PBC, PGC, SDC 初期設定修正			
	]				

## Supplement

The following statement is related to the regulation on "Measures for the Administration of the control of Pollution by Electronic Information Products", known as "China RoHS". The table shows contained Hazardous Substances in this camera.

mark shows that the environment-friendly use period of contained Hazardous Substances is 15 years.

### 重要注意事项

#### 有毒,有害物质或元素名称及含量表

根据中华人民共和国信息产业部『电子信息产品污染控制管理办法』,本产品《有毒,有害物质或元素名称及含量表》如下.

	有毒有害物质或元素					
部件名称	铅 ( Pb )	汞 (Hg)	镉 (Cd)	六价铬 ( Cr(VI))	多溴联苯 (PPB)	多溴二苯醚 (PBDE)
棱镜	×	0	0	0	0	0
光学滤色镜	×	0	×	0	0	0
镜头座	×	0	0	0	0	0
连 <b>接插</b> 头	×	0	0	0	0	0
电路板	×	0	0	0	0	0
			••••		• • • •	

- ○:表示该有毒有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在SJ/T11363-2006规定的限量要求以下。
- ×: 表示该有毒有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出SJ/T11363-2006规定的限量要求。
- (企业可在此处、根据实际情况对上表中打"×"的技术原因进行进一步说明。)



#### 环保使用期限

电子信息产品中含有的有毒有害物质或元素在正常使用的条件下不会发生外 泄或突变、电子信息产品用户使用该电子信息产品不会对环境造成严重污染 或对基人身、财产造成严重损害的期限。

数字「15」为期限15年。

## 株式会社 ジェイエイアイコーポレーション

〒221-0052 神奈川県横浜市神奈川区栄町10-35 ポートサイドダイヤビル Phone 045-440-0154 Fax 045-440-0166 www.jai.com

Visit our web site on www.jai.co m

