

VIEWWORKS

# VC Series User Manual

VC-21MDF-M/C460I, VC-21MDF-M/C 460I-HS



CoaxPress®

© 2024 Vieworks. All rights reserved.

본 문서의 저작권은 (주)뷰웍스에 있으며, 저작권법에 따라 (주)뷰웍스의 허가 없이 본 문서의 전부 또는 일부를 무단 복제, 전재, 발췌할 수 없습니다.

본 문서의 사양 및 관련 정보는 예고없이 변경될 수 있습니다. 본사에서 제공하는 다운로드 홈페이지에서 최신 버전의 매뉴얼을 참고하십시오. (<http://vision.vieworks.com>)



## 책 머리에

이 매뉴얼은 (주)뷰웍스의 서면 승인 없이는 전체 또는 일부를 복사, 복제, 번역 또는 그 어떠한 전자, 기계 읽기 가능한 형태로 출판될 수 없습니다.

이 매뉴얼은 (주)뷰웍스의 통제하에 있지 않는 기타 업체로의 웹사이트 링크를 포함하고 있을 수도 있으며, (주)뷰웍스는 링크된 그 어떠한 사이트에 대해서도 책임을 지지 않습니다. 또한, 출처를 미처 밝히지 못한 인용 자료들의 저작권은 원작자에게 있음을 밝힙니다.

틀린 부분이 없도록 하기 위해 최선의 노력을 다했지만, 혹시라도 있을 수 있는 오류나 누락에 대하여 (주)뷰웍스는 일체의 책임을 지지 않습니다. 제품의 버전이나 실행되는 형태에 따라 사진이 다를 수도 있습니다. 사양이나 사진은 매뉴얼 제작 시점의 최신 자료에 기초하고 있으나, 예고 없이 변경될 수도 있습니다.

## 제품을 사용하기 전에

VC-21MDF-M/C460I™를 구입해 주셔서 고맙습니다.

- 반드시, 매뉴얼을 읽어보신 후 제품을 사용하십시오.
- 반드시, 전문 엔지니어가 제품을 설치하고 최적화 작업까지 완료했는지 확인하십시오.
- 매뉴얼을 제품 사용 중 쉽게 볼 수 있는 장소에 보관하십시오.
- 이 매뉴얼은 사용자가 카메라에 대한 전문지식을 갖추었다는 전제하에서 작성되었습니다.

## 해당 제품

이 매뉴얼은 다음 제품의 사용자를 위하여 작성했습니다.

- VC-21MDF-M/C460I
- VC-21MDF-M/C460I-HS

## 이 매뉴얼에 대하여

이 매뉴얼은 VC-21MDF-M/C460I™의 카메라 사용자를 위해 작성되었습니다. 이 매뉴얼과 함께, 사용하시는 프레임그래버의 매뉴얼도 함께 참조하시기를 권장합니다.

## 이 매뉴얼의 규칙

이 매뉴얼에서는 사용자의 이해를 돕기 위해 표현 방식의 일관성을 최대한 유지했습니다.

### 표기 방식

이 매뉴얼에서는 다음의 표기 방식을 사용했습니다.

- 제품에서 인용한 메뉴명, 아이콘명 등은 이 매뉴얼의 맞춤법에 관계없이 제품에 쓰인 대로 표기했습니다.

### 경고나 주의, 참고의 의미

이 매뉴얼에서는 경고와 주의, 참고, 세 가지 방식의 메시지를 사용했습니다.

**Warning!**

이 메시지는 사용자가 본인의 안전이나 제품 손상 방지를 위하여 따라야 하는 정보입니다.

**Caution!**

이 메시지는 사용자가 데이터의 손실 또는 손상을 방지하기 위하여 따라야 하는 정보입니다.

**Note:**

이 메시지는 본문 내용에 대한 추가적인 정보를 제공합니다.

## 용어 정의

이 매뉴얼에서는 사용자의 편의를 위해 일부 단어들을 특정한 의미로 지정하여 사용합니다. 이에 대해서는 다음 표를 참고하십시오.

| 용어                              | 의미   |
|---------------------------------|--|
| 서문                              | 이 매뉴얼의 목차 앞에 있는 부분을 통칭                                       |
| Vieworks Imaging Solution (VIS) | 카메라를 컨트롤하기 위해 뷰웍스에서 함께 제공하는 소프트웨어를 지칭                        |
| CoF                             | CoaXPress-over-Fiber 인터페이스의 약어                               |
| 싱글 채널                           | Single channel, CoF 인터페이스의 1 채널을 지칭, 그림 5-1의 "CoF channel 1" |
| 듀얼 채널                           | Dual channel, CoF 인터페이스의 2 채널을 지칭, 그림 5-1의 "CoF channel 2"   |

## 매뉴얼 개정 이력

이 매뉴얼의 개정 이력은 다음과 같습니다.

| 버전  | 날짜         | 설명   |
|-----|------------|--|
| 1.0 | 2023-12-28 | 초안 배포  |
| 1.1 | 2024-03-12 | 9.21장 Temperature Monitor에 부분적 가동정지(Partial Shutdown) 관련 참고문구 추가<br>9.22장 Status LED 정보 추가 (부분적 가동정지(Partial Shutdown) 관련) |
| 1.2 | 2024-06-04 | 7.3장 핀 구조 안내 수정  |
| 1.3 | 2024-07-16 | 7.3장 전원 인가관련 참고문구 추가   |

## 목 차

|  |           |
|--|-----------|
| <b>1장. 주의사항</b> .....                          | <b>13</b> |
| <b>2장. 보증범위</b> .....                          | <b>15</b> |
| <b>3장. 사용자 안내문</b> .....                       | <b>16</b> |
| <b>4장. 제품 구성</b> .....                         | <b>17</b> |
| 4.1 기본 구성 .....                                | 17        |
| 4.2 추가 구성 .....                                | 18        |
| 4.2.1 프레임그래버.....                              | 18        |
| 4.2.2 광섬유 케이블.....                             | 19        |
| 4.2.3 트랜시버.....                                | 19        |
| <b>5장. 제품 규격</b> .....                         | <b>20</b> |
| 5.1 Overview .....                             | 20        |
| 5.2 Specification.....                         | 21        |
| 5.3 Camera Block Diagram .....                 | 22        |
| 5.4 Spectral Response .....                    | 23        |
| 5.5 Mechanical Specification .....             | 24        |
| 5.5.1 Camera Mounting 및 Heat Dissipation ..... | 25        |
| <b>6장. 카메라 연결 방법</b> .....                     | <b>26</b> |
| 6.1 카메라와 기타 구성품 연결하기 .....                     | 26        |
| 6.2 프레임그래버의 드라이버 설정하기.....                     | 28        |
| 6.3 채널 구성하기 .....                              | 29        |
| 6.3.1 싱글 채널로 구성하기 .....                        | 29        |
| 6.3.2 듀얼 채널로 구성하기 .....                        | 29        |
| 6.4 채널별 ROI 변경하기 .....                         | 30        |
| 6.4.1 싱글 채널에서 ROI 설정하기.....                    | 30        |
| 6.4.2 듀얼 채널에서 ROI 설정하기.....                    | 30        |
| 6.5 Vieworks Imaging Solution 설치 .....         | 30        |
| <b>7장. Camera Interface</b> .....              | <b>31</b> |

|            |  |           |
|------------|--|-----------|
| 7.1        | General 설명 .....                                   | 31        |
| 7.2        | CoaXPress-over-Fiber 커넥터 .....                     | 32        |
| 7.2.1      | CoF 커넥터 .....                                      | 32        |
| 7.2.2      | MPO 케이블 커넥터 .....                                  | 33        |
| 7.3        | 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자 .....                          | 34        |
| 7.4        | Trigger Input Circuit .....                        | 35        |
| 7.5        | Strobe Output Circuit .....                        | 35        |
| <b>8장.</b> | <b>Acquisition Control .....</b>                   | <b>36</b> |
| 8.1        | 개요 .....   | 36        |
| 8.2        | Acquisition Start/Stop 명령 및 Acquisition Mode ..... | 37        |
| 8.2.1      | Acquisition Start/Stop 명령 .....                    | 37        |
| 8.2.2      | Acquisition Mode .....                             | 37        |
| 8.2.3      | Exposure Start 트리거 .....                           | 38        |
| 8.2.4      | 트리거 신호 공급 .....                                    | 39        |
| 8.2.5      | 노출 시간 제어 .....                                     | 39        |
| 8.3        | Exposure Start 트리거 .....                           | 40        |
| 8.3.1      | Trigger Mode .....                                 | 40        |
| 8.3.2      | Software 트리거 신호 사용하기 .....                         | 43        |
| 8.3.3      | CoaXPress 트리거 신호 사용하기 .....                        | 44        |
| 8.3.4      | External 트리거 신호 사용하기 .....                         | 45        |
| 8.3.5      | Exposure Mode .....                                | 47        |
| 8.4        | Exposure와 Readout Overlap .....                    | 49        |
| 8.5        | 글로벌 셔터 .....                                       | 51        |
| 8.6        | 허용 가능한 최대 Frame Rate .....                         | 52        |
| 8.6.1      | 허용 가능한 최대 Frame Rate 증가하기 .....                    | 52        |
| <b>9장.</b> | <b>Camera Features .....</b>                       | <b>53</b> |
| 9.1        | 이미지 처리 순서 .....                                    | 53        |
| 9.2        | Region of Interest .....                           | 54        |
| 9.3        | Binning .....                                      | 58        |

|      |  |    |
|------|--|----|
| 9.4  | CoF Link Sharing Control .....                 | 60 |
| 9.5  | Pixel Format.....                              | 62 |
| 9.6  | Device Tap Geometry.....                       | 63 |
| 9.7  | 데이터 ROI (컬러 카메라) .....                         | 65 |
| 9.8  | White Balance (컬러 카메라) .....                   | 66 |
|      | 9.8.1 Balance White Auto .....                 | 66 |
| 9.9  | Gain 및 Black Level.....                        | 67 |
| 9.10 | Defective Pixel Correction .....               | 68 |
|      | 9.10.1 보정 방법.....                              | 68 |
| 9.11 | Dark Signal Non-uniformity Correction.....     | 69 |
|      | 9.11.1 사용자 DSNU 보정 값 생성 및 저장.....              | 70 |
| 9.12 | Photo Response Non-uniformity Correction ..... | 71 |
|      | 9.12.1 사용자 PRNU 보정 값 생성 및 저장.....              | 72 |
| 9.13 | Flat Field Correction.....                     | 73 |
|      | 9.13.1 Flat Field Data Selector .....          | 76 |
| 9.14 | Timestamp.....                                 | 77 |
| 9.15 | Event Control.....                             | 78 |
| 9.16 | Digital I/O Control .....                      | 79 |
| 9.17 | Debounce.....                                  | 81 |
| 9.18 | Counter Control .....                          | 82 |
| 9.19 | Timer Control .....                            | 84 |
| 9.20 | Cooling Control.....                           | 85 |
| 9.21 | Temperature Monitor.....                       | 86 |
| 9.22 | Status LED .....                               | 86 |
| 9.23 | 테스트 패턴.....                                    | 87 |
| 9.24 | Reverse X.....                                 | 89 |
| 9.25 | Device Link Throughput Limit .....             | 90 |
| 9.26 | Device User ID .....                           | 90 |
| 9.27 | Device Reset .....                             | 90 |
| 9.28 | Field Upgrade.....                             | 91 |
| 9.29 | User Set Control.....                          | 91 |



|   |           |
|---|-----------|
| 9.30 Sequencer Control .....                          | 92        |
| <b>10장. 제품 동작 이상 확인 및 조치 .....</b>                    | <b>96</b> |
| <b>Appendix A. Defective Pixel Map Download .....</b> | <b>97</b> |
| <b>Appendix B. Field Upgrade.....</b>                 | <b>98</b> |

## 표 목차

|  |    |
|--|----|
| 표 5-1 VC-21MDF-M/C460I의 사양 .....                             | 21 |
| 표 7-1 CoF 커넥터 핀 구성 .....                                     | 32 |
| 표 7-2 12핀 MPO (type B) 커넥터의 핀 구성.....                        | 33 |
| 표 7-3 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자의 핀 구성 .....                        | 34 |
| 표 9-1 ROI 관련 XML 파라미터 .....                                  | 55 |
| 표 9-2 Minimum ROI Width and Height Settings .....            | 55 |
| 표 9-3 XML Parameters related to LineWidth.....               | 56 |
| 표 9-4 VC-21MDF-M/C460I ROI 크기에 따른 최대 프레임 속도_CXP-12×1 .....   | 56 |
| 표 9-5 VC-21MDF-M/C460I ROI 크기에 따른 최대 프레임 속도_CXP-12×2.....    | 57 |
| 표 9-6 VC-21MDF-M/C460I ROI 크기에 따른 최대 프레임 속도_CXP-12×4.....    | 57 |
| 표 9-7 XML Parameters related to Binning .....                | 58 |
| 표 9-8 XML Parameters related to CoF Link Configuration ..... | 61 |
| 표 9-10 Pixel Format 관련 XML 파라미터 .....                        | 62 |
| 표 9-11 Pixel Format Values.....                              | 62 |
| 표 9-12 Tap Geometry 관련 요소.....                               | 63 |
| 표 9-13 XML Parameters related to Geometry .....              | 64 |
| 표 9-14 데이터 ROI 관련 XML 파라미터 .....                             | 65 |
| 표 9-15 White Balance 관련 XML 파라미터 .....                       | 66 |
| 표 9-16 Balance White Auto 관련 XML 파라미터.....                   | 66 |
| 표 9-17 Gain과 Black Level 관련 XML 파라미터 .....                   | 67 |

|        |  |    |
|--------|--|----|
| 표 9-17 | Defect Pixel 보정값 계산 .....                          | 68 |
| 표 9-18 | DSNU 관련 XML 파라미터 .....                             | 69 |
| 표 9-19 | PRNU 관련 XML 파라미터 .....                             | 71 |
| 표 9-20 | Flat Field Correction 관련 XML 파라미터 .....            | 75 |
| 표 9-21 | Timestamp 관련 XML 파라미터 .....                        | 77 |
| 표 9-22 | Event Control 관련 XML 파라미터 .....                    | 78 |
| 표 9-24 | Digital I/O Control 관련 XML 파라미터 .....              | 79 |
| 표 9-25 | Debounce Time 관련 XML 파라미터 .....                    | 81 |
| 표 9-25 | XML Parameters related to Counter Control #1 ..... | 82 |
| 표 9-26 | XML Parameters related to Counter Control #2 ..... | 83 |
| 표 9-27 | Timer Control 관련 XML 파라미터 .....                    | 84 |
| 표 9-28 | XML Parameters related to Cooling Control .....    | 85 |
| 표 9-29 | Device Temperature 관련 XML 파라미터 .....               | 86 |
| 표 9-30 | Status LED .....                                   | 86 |
| 표 9-31 | Test Pattern 관련 XML 파라미터 .....                     | 87 |
| 표 9-32 | Reverse X 관련 파라미터 .....                            | 89 |
| 표 9-33 | Device Link Throughput Limit 관련 XML 파라미터 .....     | 90 |
| 표 9-34 | Device User ID 관련 XML 파라미터 .....                   | 90 |
| 표 9-35 | Device Reset 관련 XML 파라미터 .....                     | 90 |
| 표 9-36 | User Set Control 관련 XML 파라미터 .....                 | 91 |
| 표 9-37 | XML Parameters related to Sequencer Control .....  | 93 |

## 그림 목차

|        |   |    |
|--------|---|----|
| 그림 4-1 | 연동에 필요한 프레임그래버: Euresys의 Coaxlink QSFP+ ..... | 18 |
|--------|---|----|

|        |  |    |
|--------|--|----|
| 그림 4-2 | 연동에 필요한 광섬유 케이블: 12핀 MPO 케이블 (MPO female to MPO female)..... | 19 |
| 그림 4-3 | 연동에 필요한 트랜시버: 40G QSFP+ SR4 트랜시버 .....                       | 19 |
| 그림 5-1 | Camera Block Diagram .....                                   | 22 |
| 그림 5-2 | Spectral Response .....                                      | 23 |
| 그림 5-3 | VC-21MDF-M/C460I Mechanical Dimension .....                  | 24 |
| 그림 5-4 | VC-21MDF-M/C460I-HS Mechanical Dimension .....               | 24 |
| 그림 7-1 | VC-21MDF-M/C460I Back Panel.....                             | 31 |
| 그림 7-2 | CoF 커넥터 .....  | 32 |
| 그림 7-3 | 12핀 MPO 커넥터 핀 배치도 .....                                      | 33 |
| 그림 7-4 | 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자의 핀 배치도 .....                             | 34 |
| 그림 7-5 | Trigger Input Schematic .....                                | 35 |
| 그림 7-6 | Strobe Output Schematic .....                                | 35 |
| 그림 8-1 | Exposure Start Triggering .....                              | 38 |
| 그림 8-2 | Software 트리거 신호로 영상 획득하기 .....                               | 43 |
| 그림 8-3 | External Trigger Delay .....                                 | 46 |
| 그림 8-4 | Timed Exposure Mode .....                                    | 47 |
| 그림 8-5 | Trigger Overlapped with Timed Exposure Mode.....             | 47 |
| 그림 8-6 | TriggerWidth Exposure Mode.....                              | 48 |
| 그림 8-7 | Overlapped Exposure and Readout .....                        | 49 |
| 그림 8-8 | Global Shutter.....  | 51 |
| 그림 9-1 | 이미지 처리와 관련한 신호 처리 순서 .....                                   | 53 |
| 그림 9-2 | Region of Interest .....                                     | 54 |
| 그림 9-3 | 2 × 2 Binning .....  | 59 |
| 그림 9-4 | CoF and CXP Link Configuration.....                          | 60 |
| 그림 9-5 | VC-21MDF-M/C460I Pixel Format .....                          | 62 |
| 그림 9-6 | 1X_1Y(왼쪽)와 1X_2YE(오른쪽)의 동작 방식.....                           | 63 |

---

|         |   |    |
|---------|---|----|
| 그림 9-7  | 유효 데이터 ROI.....                           | 65 |
| 그림 9-8  | 보정할 Defect Pixel의 위치 .....                | 68 |
| 그림 9-9  | Flat Field 데이터의 생성과 적용 .....              | 74 |
| 그림 9-10 | Bilinear Interpolated Magnification ..... | 74 |
| 그림 9-11 | Flat Field Data Selector .....            | 76 |
| 그림 9-12 | User Output .....                         | 80 |
| 그림 9-13 | Exposure Active Signal .....              | 80 |
| 그림 9-14 | Debounce.....                             | 81 |
| 그림 9-15 | Timer Signal .....                        | 85 |
| 그림 9-16 | Grey Horizontal Ramp .....                | 87 |
| 그림 9-17 | Grey Diagonal Ramp .....                  | 88 |
| 그림 9-18 | Grey Diagonal Ramp Moving .....           | 88 |
| 그림 9-19 | Sensor Specific .....                     | 88 |
| 그림 9-20 | 원본 영상 .....                               | 89 |
| 그림 9-21 | Reverse X된 영상 .....                       | 89 |
| 그림 9-22 | User Set Control .....                    | 92 |
| 그림 9-23 | Sequencer Diagram (Use Case) .....        | 95 |

## 1장. 주의사항

### 일반 주의사항



#### Caution!

- 본 제품을 떨어트리거나, 임의대로 분해하거나 개조하지 마십시오. 기기의 훼손이나 감전사고의 위험이 있습니다.
- 사용 안전을 위하여 어린이의 손이나 반려동물이 접근할 수 있는 곳에 보관하지 마십시오.
- 만약 부주의로 인해 액체나 이물질이 본 기기 내부로 들어갔을 경우 본 제품을 사용하지 마시고 즉시 전원을 끈 후, 판매처에 연락을 취해 협조를 구하십시오.
- 젖은 손으로 본 제품을 조작하지 마십시오. 감전 사고의 우려가 있습니다.
- 카메라의 온도가 5.2 Specification에서 표기한 온도 범위를 벗어나지 않는지 주의하십시오. 극한 기온으로 인해 제품이 손상될 수 있습니다.

### 설치 시 주의사항



#### Caution!

- 먼지와 모래가 많거나 더러운 장소, 혹은 에어컨 및 난로 가까이에 본 제품을 두지 마십시오. 제품이 손상될 수 있습니다.
- 진동, 열, 습기, 먼지, 폭발 및 부식을 발생시키는 연무 또는 가스가 있는 극한 환경에서 설치 및 운용하지 마십시오.
- 카메라에 진동 또는 충격을 가하지 마십시오. 제품이 손상될 수 있습니다.
- 제품에 강한 조명이 직접 닿지 않도록 하십시오. 영상 센서가 손상될 수 있습니다.
- 조명이 불안정한 곳에 제품을 설치하지 마십시오. 카메라에서 생성하는 영상 품질에 영향을 줄 수 있습니다.
- 제품 표면을 닦을 때, 용액이나 희석제를 사용하지 마십시오. 제품이 손상될 수 있습니다.

### 전원 공급 주의사항



#### Caution!

- 잘못된 전원을 공급하면 카메라가 손상될 수 있습니다. 카메라의 전원 전압 입력 범위를 초과하거나 미달될 경우 카메라가 손상되거나 오작동할 수 있습니다. 카메라의 전압 입력 범위는 5.2 Specification을 참조하십시오(※제조사 뷰웍스는 어댑터를 제공하지 않음).
- 카메라의 전원배선 연결 전에 카메라의 입력전원이 꺼져 있는 것을 확인한 후에 작업해 주십시오. 카메라 손상의 원인이 될 수 있습니다.

## 센서 청소 및 카메라 보관 주의 사항

가능한 한 카메라 센서의 표면은 닦지 않는 것이 좋습니다. 하지만, 표면에 먼지나 이물질이 있는 경우에는 부드럽고, 보푸라기가 없는 면봉에 적은 양의 고품질 렌즈 세정제를 적셔서 사용하십시오. 정전기 방전(ESD, Electrostatic Discharge)으로 인해 센서를 손상할 수 있으므로, 청소할 때 정전기가 발생하지 않는 천(예: 면 재질)을 사용해야 합니다.



### 센서 표면에 먼지나 이물질이 들어가지 않도록 주의하십시오.

카메라는 앞면에 플라스틱 보호 덮개를 씌워서 출하됩니다. 카메라 센서에 먼지나 이물질이 들어가는 것을 방지하려면 카메라에 렌즈를 장착하지 않았을 때에는 항상 플라스틱 보호 덮개를 씌워서 관리하십시오.

또한 카메라에 렌즈나 플라스틱 덮개를 장착하지 않았을 때에는 카메라가 아래쪽을 향하도록 하십시오.

## 센서 청소 절차

센서에 먼지나 이물질이 있는 경우에는 다음 절차에 따라서 닦아내십시오.

1. 이온 에어건을 사용하여 오염 물질을 제거합니다.
2. 이 단계에서 오염 물질이 제거되지 않으면, 다음 단계를 진행합니다.
3. 면봉(non-fluffy cotton buds)에 렌즈 세정제를 한 방울을 떨어뜨리고 센서의 오염 물질을 닦아냅니다.
4. 왼쪽에서 오른쪽으로(또는 오른쪽에서 왼쪽으로 한 방향으로만) 주의를 기울여서 닦습니다. 한 번 닦아낸 면봉의 면을 다시 사용하지 않도록 합니다. 그렇지 않으면, 면봉에 붙어 있던 오염 물질이 센서의 다른 곳에 다시 부착될 수 있습니다.
5. 렌즈를 장착하고, 작은 조리개(F8 이상)를 사용하고, 밝은 광원을 사용하여 영상을 획득합니다. 사용자 모니터에서 영상을 표시하면, 오염 물질의 유무를 확인합니다. 오염 물질이 없어질 때까지 위 단계를 반복합니다.



### Caution!

센서 청소 과정에서 센서에 스크래치가 나거나, 정전기 방전으로 인해 센서에 전기적 손상이 발생하면 무상 보증에서 제외됩니다.

## 2장. 보증범위

다음과 같은 경우 보증범위에서 제외됩니다.

- 인정되지 않는 제조자, Agent, 기술자에 의한 서비스와 개조로 인한 장비의 고장 등에 대해 제조사는 책임을 지지 않습니다.
  - 운영자의 과실로 인한 자료의 분실 및 훼손에 대해 제조사는 책임을 지지 않습니다.
  - 사용자가 사용 목적 이외의 용도로 사용하거나 무리한 사용 또는 과실로 인한 파손 및 고장이 발생한 경우
  - 잘못된 전원사용, 사용 설명서에 명시된 사용 조건에서 사용하지 않을 경우
- 벼락, 지진, 화재, 홍수 등으로 인한 자연재해
- 허가 없이 장비의 부품 및 소프트웨어를 교체하거나 개조하여 문제가 발생한 경우

제품 관련 문의 및 서비스가 필요한 경우 판매처나 제조사로 연락 바랍니다.

보증기간은 제품 판매 시 보증서에 명기되어 있는 기간으로 하고, 장비가 출고된 이후부터 적용됩니다.

### 3장. 사용자 안내문

| 용도 구분                 | 사용자 안내문  |
|-----------------------|--|
| A급 기기<br>(업무용 방송통신기기) | 이 기기는 업무용(A급)으로 전자파 적합 등록을 한 기기이오니 판매자 또는 사용자는 이점을 주의하시기 바라며, 가정 외의 지역에서 사용하는 것을 목적으로 합니다. |



## 4장. 제품 구성

### 4.1 기본 구성

---

#### Package Components



VC-21MDF-M/C460I-HS

또는

VC-21MDF-M/C460I

## 4.2 추가 구성

이 제품을 사용하려면 필요한 케이블과 프레임그래버, 트랜시버는 다음과 같으며, 이 절에서는 이러한 구성품들을 구매할 때 확인할 사양에 대해 설명합니다. 이러한 구성품들은 뷰웍스에서 기본으로 제공하지 않으며, 고객이 별도로 구매하셔야 합니다.

- 프레임그래버: 사용하는 채널 수에 따라 1개 또는 2개
- 광섬유 케이블: 사용하는 채널 수에 따라 1개 또는 2개
- 트랜시버: 사용하는 채널 수에 따라 2개 또는 4개

각 구성품의 세부 사양에 대해서는 다음에 이어지는 해당 절을 참고하십시오.

### 4.2.1 프레임그래버

현재 이 제품과 연동하여 가장 높은 호환성을 제공하는 프레임그래버는 Euresys사에서 제작하는 Coaxlink QSFP+입니다. 싱글 채널로 구성하시려면 한 개, 듀얼 채널로 사용하시려면 두 개를 한 대의 VC-21MDF-M/C460I 카메라와 연결하여 사용하십시오. 최적의 성능과 안정성을 위해 이 프레임그래버를 구매하여 제품과 함께 사용하시기를 권장합니다.

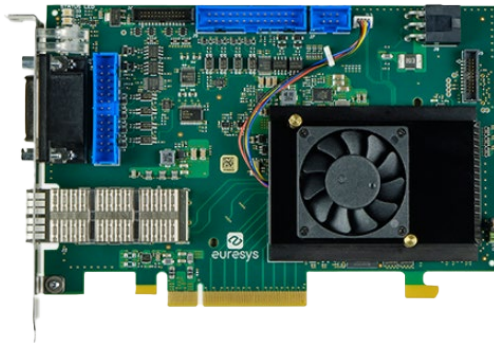


그림 4-1 연동에 필요한 프레임그래버: Euresys의 Coaxlink QSFP+



**Note:**

위의 프레임그래버 사진은 제작사인 Euresys에서 제공하는 것이며, 프레임그래버와 관련한 상세한 정보는 Euresys에서 제공하는 관련 정보를 참조하십시오.

## 4.2.2 광섬유 케이블

현재 이 제품과 연결하려는 케이블로는, Japan Institute of International Affairs (JIIA)의 CXPR-007-2020 표준을 준수하는 12핀 MPO 커넥터(MPO female to MPO female, Type B)를 사용하셔야 합니다. 싱글 채널로 구성하시려면 한 개, 듀얼 채널로 사용하시려면 두 개를 구매하십시오.

- 12-fiber MPO 커넥터(MPO female to MPO female), Type B, GI50/125(OM3) 광케이블

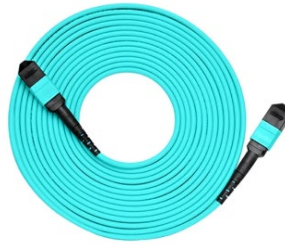


그림 4-2 연동에 필요한 광섬유 케이블: 12핀 MPO 케이블 (MPO female to MPO female)

커넥터의 단면과 핀 구성 정보가 필요하다면 7.2.2를 참고하십시오.

## 4.2.3 트랜시버

케이블과 프레임그래버에 사용하는 젠더로는 40G QSFP+ SR4 트랜시버를 사용하십시오. 싱글 채널로 구성하시려면 두 개, 듀얼 채널로 사용하시려면 네 개를 구매하십시오.

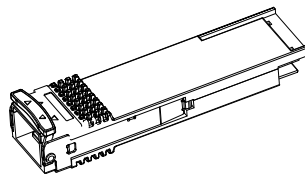


그림 4-3 연동에 필요한 트랜시버: 40G QSFP+ SR4 트랜시버

## 5장. 제품 규격

### 5.1 Overview

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 (주)뷰웍스에서 개발한 카메라 모델 중, 5120 × 4096 해상도에서 초당 454 프레임을 제공하는 CoF(CoaxPress over Fiber) 인터페이스를 최초로 갖춘 카메라입니다. 이 새로운 인터페이스는 최대 80 Gbps의 이미지 데이터 전송을 지원합니다. 뷰웍스의 혁신적인 기술을 탑재한 이 카메라는 매우 빠른 프레임 속도 및 케이블 길이를 연장할 수 있는 기능을 제공합니다. 고속 및 고성능이 특징인 VC-21MDF-M/C460I 카메라는 FPD, PCB 및 반도체 검사와 같이 고속 및 해상도가 필요한 작업에 최적화된 제품입니다. 다양한 선택의 폭을 위해, 본 제품은 Fan 타입과 Heat Sink 타입 두 가지로 제공하며, 사양은 모두 동일합니다.

#### 주요 특징

- High Speed 21 Megapixel CMOS Image Sensor
- CoaxPress over Fiber Interface up to 80 Gbps using 2 Links
- Output Channel: CoF × 1 / CoF × 2
- Electronic Exposure Time Control (Global Shutter)
- Output Pixel Format: 8/10 bit
- Flat Field Correction
- Defective Pixel Correction
- Gain/Black Level Control
- Test Pattern
- Temperature Monitor
- Field Upgrade
- GenICam Compatible – XML based Control

## 5.2 Specification

VC-21MDF-M/C460I 카메라의 사양은 다음과 같습니다.

|                           |  |                        |
|---------------------------|--|------------------------|
| Specifications            | VC-21MDF-M/C460I   |                        |
| Resolution (H×V)          | 5120 × 4096  |                        |
| Sensor                    | GSPRINT4521  |                        |
| Sensor Size (Diagonal)    | 23.04 mm × 18.43 mm (29.5 mm)  |                        |
| Sensor Type               | High Speed CMOS Image Sensor   |                        |
| Pixel Size                | 4.5 μm × 4.5 μm  |                        |
| Interface                 | CoaXPress over Fiber   |                        |
| Connection*               | Euresys CoF Frame Grabber(pc3625) × 2<br>Optic Transceiver(40G QSFP+ SR4) × 4<br>Optic Cable(MPO female to MPO female, type B) × 2 |                        |
| Max. Frame Rate (8 bit)   | 454 fps  |                        |
| Exposure Time             | 4 μs ~ 60 s (1 μs step)  |                        |
| Partial Scan (Max. Speed) | 18370 fps at 32 Lines  |                        |
| Pixel Data                | Mono   | Mono 8/10 bit          |
| Format (8 bit)            | Color  | Bayer GB 8/10 bit      |
| Electronic Shutter        | Global Shutter   |                        |
| Gain Control              | Analog   | 1.0×, 1.3×, 2.0×, 4.2× |
|                           | Digital  | 1.0× ~ 32.0×           |
| Black Level Control       | 0 - 64 LSB at 10 bit   |                        |
| Exposure Mode             | Free-Run, Timed, TriggerWidth  |                        |
| External Trigger          | 3.3 ~ 24.0 V, 10 mA, Logical Level Input Optically Isolated  |                        |
| Software Trigger          | Asynchronous, Programmable via Camera API  |                        |
| Digital I/O               | TTL Level<br>Exposure Active, Frame Active, User Output, Timer, Strobe Output  |                        |
| Dynamic Range             | Typical 62.14 dB at 10 bit   |                        |
| Cooling Method            | Standard Cooling with a Fan  |                        |
| Mechanical (W×H×L)        | 68 mm × 68 mm × 135 mm, 0.78 kg with F-mount (Fan)<br>68 mm × 68 mm × 135 mm, 0.77 kg with F-mount (Heat-sink)                     |                        |
| Environmental             | Operating: 0°C ~ 40°C, Storage: -40°C ~ 70°C   |                        |
| Lens Mount                | F-mount, Custom mount available upon request   |                        |
| Power                     | External   | 12~24 VDC              |
|                           | Dissipation  | Typical 34 W           |
| Compliance                | CE, FCC, KC  |                        |

표 5-1 VC-21MDF-M/C460I의 사양



**프레임그래버에서 제공하는 드라이버를 사용할 경우:**

프레임그래버의 드라이버를 최신 버전으로 업데이트한 후 사용하시기를 권장합니다.

**Connection:**

프레임그래버와 카메라를 연결하는 방법에 대한 자세한 내용은 6장을 참고하십시오.

### 5.3 Camera Block Diagram

VC-21MDF-M/C460I의 Block Diagram은 다음과 같습니다.

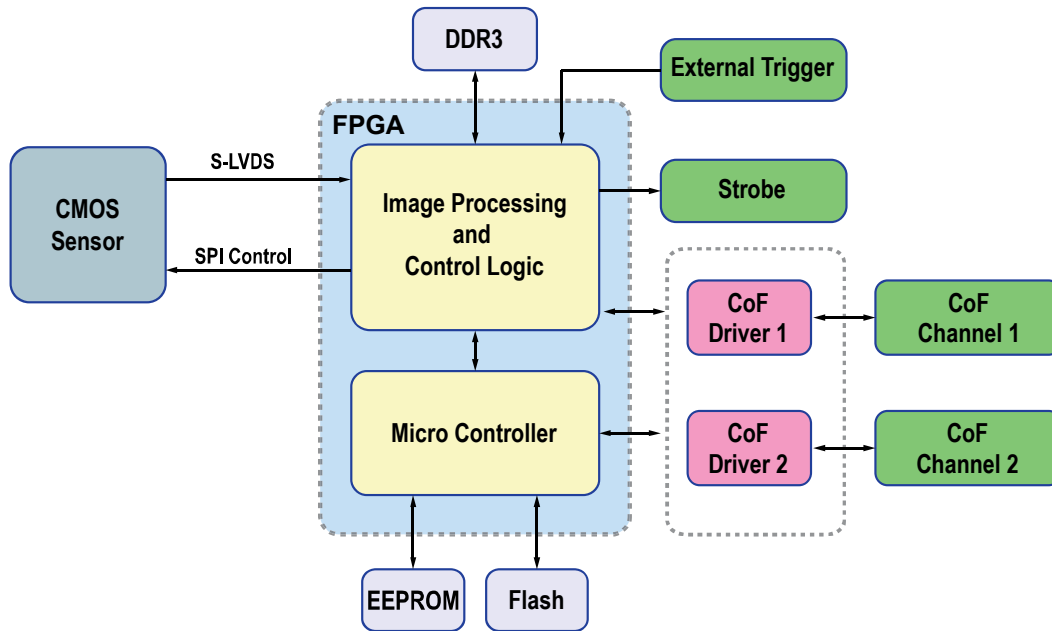


그림 5-1 Camera Block Diagram

카메라의 모든 컨트롤과 데이터 처리는 하나의 FPGA 칩 내에서 이루어집니다. FPGA 내부는 크게 Softcore 형태의 32비트 RISC 마이크로프로세서와 프로세싱 & 컨트롤 로직으로 이루어져 있습니다. 마이크로프로세서는 CoF(CoaxPress-over-Fiber) 인터페이스를 통하여 사용자로부터 명령을 받고 이를 처리합니다.

프로세싱 & 컨트롤 로직은 CMOS 센서에서 전달된 영상 데이터를 처리하여 CoF 인터페이스로 내보내고, 시간에 민감한 트리거 입력과 출력 신호의 컨트롤을 담당합니다. 이 밖에, FPGA의 외부에는 마이크로 컨트롤러의 작동을 위한 Flash와 영상 처리를 위한 DDR3가 장착되어 있습니다.



#### 싱글 채널, 듀얼 채널:

일반적으로 이 매뉴얼에서는 CoF의 두 개 채널에 대해 각각 싱글 채널(그림 5-1의 CoF Channel 1), 듀얼 채널(그림 5-1의 CoF Channel 2)이라고 명명합니다.

### 5.4 Spectral Response

다음 그래프는 VC-21MDF-M/C460I 카메라에 대한 Spectral Response를 보여줍니다.

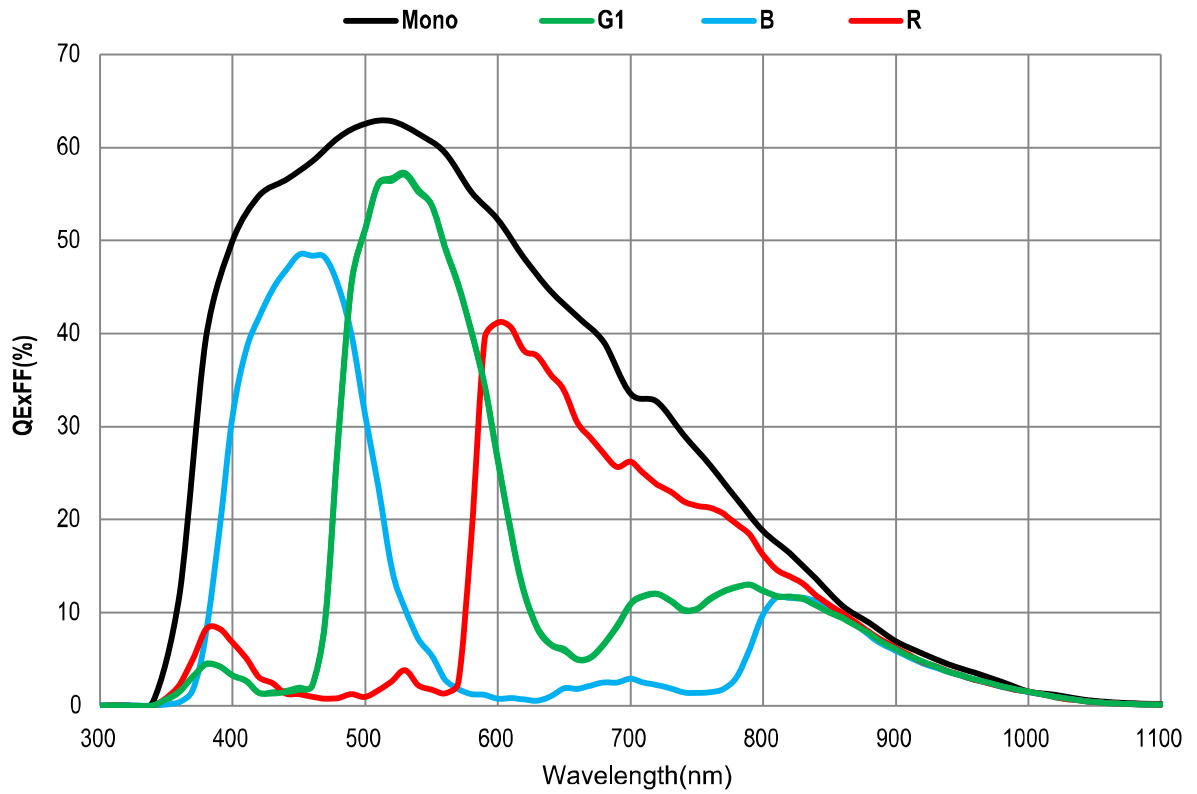


그림 5-2 Spectral Response

## 5.5 Mechanical Specification

다음 도면은 밀리미터 단위의 카메라 치수를 나타냅니다.

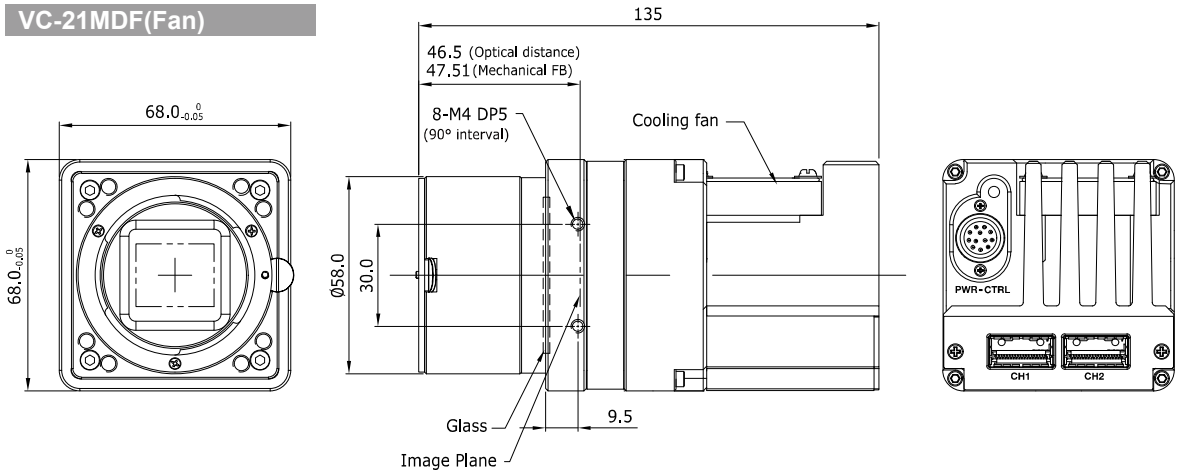


그림 5-3 VC-21MDF-M/C460I Mechanical Dimension

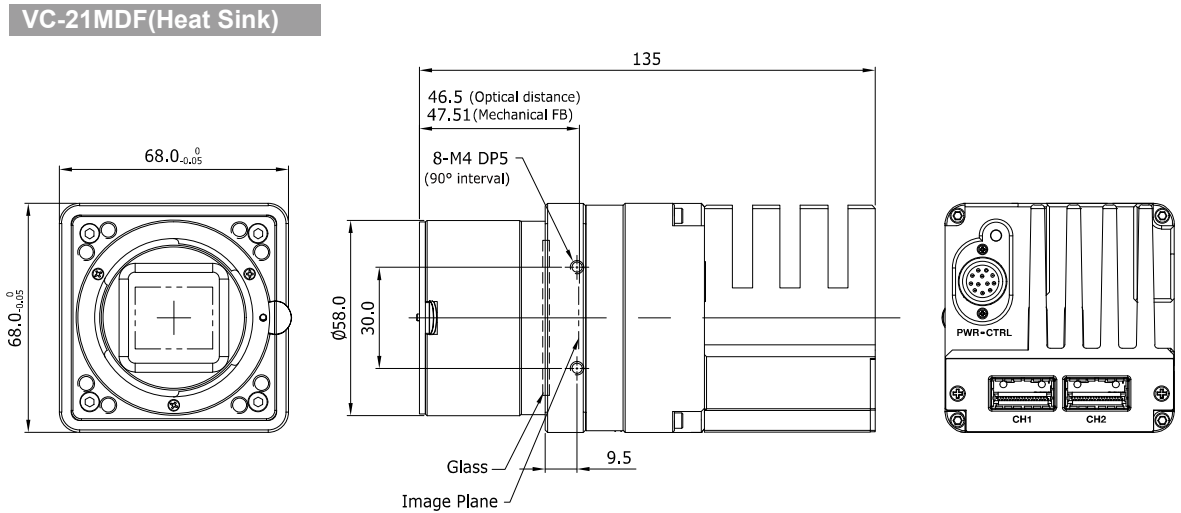


그림 5-4 VC-21MDF-M/C460I-HS Mechanical Dimension



## 5.5.1 Camera Mounting 및 Heat Dissipation

### 진동 방지를 위한 카메라 거치 권장사항

카메라의 거치 상태가 열악할 경우 카메라에 장착된 팬 진동이 증폭되어 영상이 흐릿해질 수 있습니다. 팬에 의해 발생하는 진동을 예방하거나 줄이려면 다음 사항을 준수하십시오.

- 카메라의 전면 또는 측면을 4개 이상의 나사를 사용하여 고정하십시오.
- 카메라와 시스템 접촉면 사이에 이물이 유입되지 않도록 주의하십시오.
- 카메라의 무게 중심과 시스템의 무게 중심을 가능한 한 근접하게 유지하십시오.
- 렌즈의 크기나 무게가 카메라보다 크거나 무거운 경우에는 적절한 지지대를 제작하여 렌즈를 거치하십시오.
- 팬 내부에 이물이 유입되지 않도록 주의하십시오. 팬 날개가 손상될 수 있습니다.

### 효율적인 방열을 위한 카메라 거치 권장사항

- 팬의 공기 입출구를 막지 않도록 주의하십시오.
- 팬을 사용할 수 없는 경우 방열판 주위에 충분한 공간을 확보하십시오. 자연 대류를 통해서 손쉽게 방열판으로 열을 방산할 수 있습니다.
- 팬을 사용할 수 없는 경우 카메라에서 발생한 열이 적절하게 방산될 수 있도록 카메라를 열전도율이 높은 금속(예: 알루미늄) 구조물에 거치하십시오.
- 카메라의 Front-Block 30% 이상이 접촉되도록 거치하십시오.

## 6장. 카메라 연결 방법

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 연결하는 방법이 다른 인터페이스(예: CoaXPress, Camera Link, GigE 등) 카메라와는 다릅니다. 그러므로 이 장의 내용을 참고하여 설치하여야 합니다.

이 장에서는 제품을 설치하고 초기 구성하는 방법에 대해서 다음과 같이 순서대로 설명합니다.

1. 카메라와 기타 구성품 연결하기
2. 프레임그래버의 드라이버 설정하기
3. 채널 구성하기
4. 채널별 ROI 변경하기



### CoF 싱글 채널, 듀얼 채널:

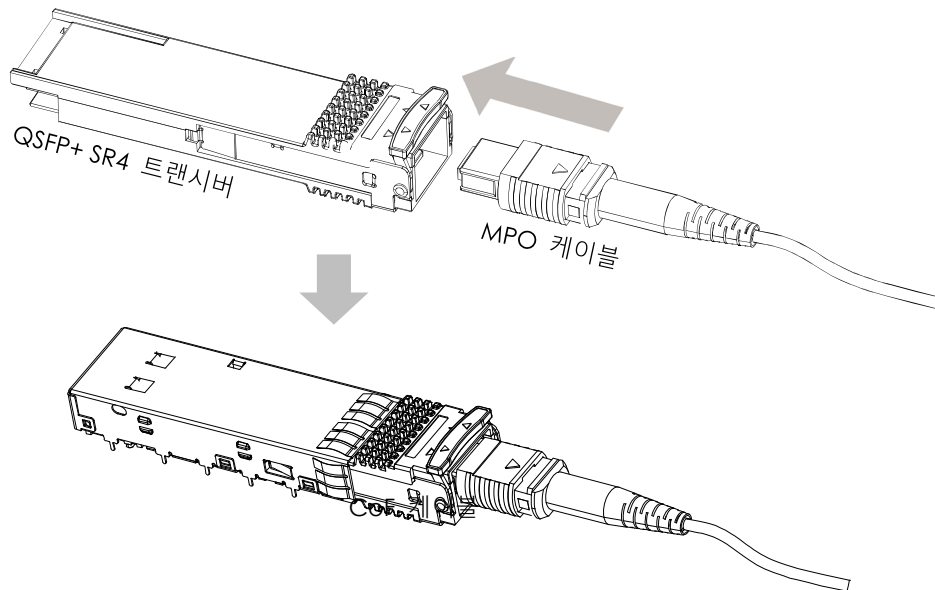
이 제품의 경우 싱글 채널로 사용할지 듀얼 채널로 사용할지에 따라 필요한 구성품과 구성 방법이 달라집니다. 이를 고려하여 작업을 진행하십시오.

### 6.1 카메라와 기타 구성품 연결하기

가장 먼저 카메라와 기타 구성품들을 확인하고, 다음 절차에 따라서 사용자 PC와 카메라를 연결하십시오.

1. 다음 구성품이 모두 있는지 확인하십시오. (상세 정보는 4.2 참고)
  - VC-21MDF-M/C460I 카메라 1대
  - 40 G용 QSFP+ SR4 트랜시버 4개 (싱글 채널의 경우, 2개)
  - MPO(MPO female to MPO female, type B) 광 섬유 케이블 2개 (싱글 채널의 경우, 1개)
  - Euresys Coaxlink QSFP+ 프레임그래버 2개 (싱글 채널의 경우, 1개)
2. 이 제품을 사용하기 위한 최소 PC 사양은 다음과 같습니다.
  - 2 x PCIe Gen3 8 slot 지원 필수, RAM 8GB 이상  
(외장 Graphic card 사용시 Rejected Frame 발생할 수 있음)
  - 2개의 PCIe Gen3 8배속 슬롯을 사용할 것 (싱글 채널의 경우, 1개)

3. 다음 그림과 같이 트랜시버와 광 케이블을 조립하여 프레임그래버와 카메라 사이를 연결할 수 있는 CoF 케이블을 조립하십시오. 광 케이블 양쪽 끝 모두에 트랜시버를 끼우십시오.



4. CoF 케이블의 한쪽 끝을 카메라 CoF 커넥터의 CH1에 연결하고, CoF 케이블의 다른 쪽 끝을 컴퓨터에 있는 CoF 프레임그래버의 QSFP+ 커넥터에 연결합니다. 그런 다음 듀얼 채널을 사용하려면, 다른 케이블도 카메라의 CH2와 다른 CoF 프레임그래버에도 연결합니다.

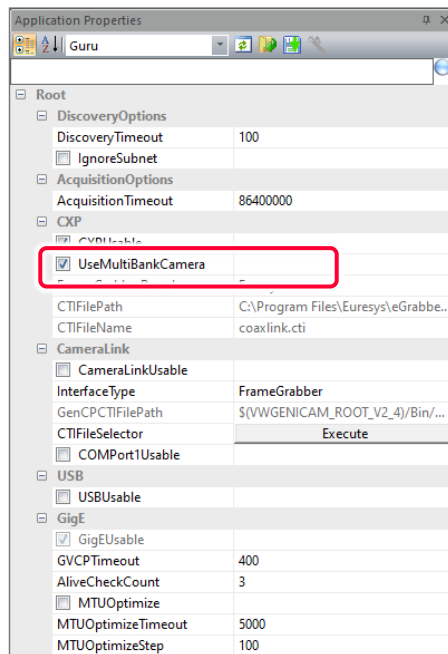
이 작업을 모두 마쳤으면, 다음 절의 내용을 참고하여 프레임그래버의 드라이버를 설정하십시오.

## 6.2 프레임그래버의 드라이버 설정하기

케이블을 사용해서 카메라와 PC를 연결했다면, 다음 순서대로 드라이버를 설정하십시오.

1. PC에 Euresys사의 eGrabbers 소프트웨어나 VIS를 설치하십시오. 이때 버전은 각각, eGrabbers는 18.0 이상, VIS는 3.4.0 이상을 다운로드하시기를 권장합니다.
2. 드라이버 설치를 마쳤으면, 드라이버를 설치한 폴더에 "vc-21mdf.js" 파일이 존재하는지 확인하십시오. 파일명이 "vc-21mf.js" 등과 같이 다를 경우에는 파일명을 "vc-21mdf.js"로 변경해 주시고, 만약 파일이 없다면 해당 파일을 직접 해당 폴더 안에 복사해서 넣으셔야 합니다. 이 파일이 없다면, 구매처에 문의하십시오.
3. 설치를 마친 eGrabbers나 VIS를 실행하십시오. VIS의 사용자라면 UseMultiBankCamera 메뉴를 활성화한 후, VIS를 재가동하십시오.

설치가 잘 진행되었다면, 이와 같은 프로그램에서 카메라를 1대로 제대로 인식합니다. 카메라가 2대로 나타난다면, 위의 순서 2에서 언급하는 파일의 유무를 확인하거나, VIS에서는 다음과 같이 UseMultiBankCamera 메뉴를 활성화하셨는지 확인하십시오.



이 작업을 모두 마쳤으면, 다음 절의 내용을 참고하여 사용할 채널을 구성하십시오.

## 6.3 채널 구성하기

이 절에서는 제품에 대하여 구성하는 방법을 다음과 같이 채널별로 나누어 설명합니다.

1. 싱글 채널로 구성하기
2. 듀얼 채널로 구성하기

### 6.3.1 싱글 채널로 구성하기

싱글 채널 모드로 사용하려면, 다음 순서대로 작업하십시오.

1. LinkCount 파라미터의 값을 Count1으로 설정합니다.
2. LinkSharingHorizontalStripeCount 파라미터를 Count0로 선택합니다. 그러면 LinksharingEnable의 값이 자동으로 False로 바뀝니다.
3. 해당 프레임그래버의 Data Stream 또는 Stream Properties 탭에서 StripeArrangement를 Geometry\_1X\_2YE로 설정하십시오.
4. 사용자가 사용하는 User 영역에 설정을 저장하고, 카메라를 재부팅하십시오.
5. 8 비트 모드라면 Stream 탭에 있는 Linewidth를 출력하려는 영상의 Width 값과 동일하게 설정하고, 10비트 모드라면 영상 Width의 2배 값으로 설정하십시오.

싱글 채널 구성에 성공하면, Width와 Height가 설정 가능하도록 활성화되어 있으며, Height 값이 설정한 영상의 Height 값으로 적용되어 있습니다.

### 6.3.2 듀얼 채널로 구성하기

듀얼 채널 모드로 사용하려면, 다음 순서대로 작업하십시오.

1. LinkCount 파라미터의 값을 Count2으로 설정합니다.
2. LinkSharingHorizontalStripeCount 파라미터를 Count2로 선택합니다. 그러면 LinksharingEnable의 값이 자동으로 True로 바뀝니다.
3. 사용자가 사용하는 User 영역에 설정을 저장하고, 카메라를 재부팅하십시오. 그러면 그 외의 설정은 자동으로 바뀝니다(StripeArrangement: Geometry\_1X\_1Y).

듀얼 채널 구성에 성공하면, Height 값이 설정한 영상 Height 값의 절반으로 적용되어 있고, Width와 Height 값이 설정 불가능하도록 비활성화가 되어 있습니다.

## 6.4 채널별 ROI 변경하기

이 절에서는 채널별로 ROI를 변경하는 방법을 다음과 같이 설명합니다.

1. 싱글 채널에서, ROI 설정하기
2. 듀얼 채널에서, ROI 설정하기

### 6.4.1 싱글 채널에서 ROI 설정하기

싱글 채널 모드에서 Width와 Height를 변경하려면, 다음 순서대로 작업하십시오.

1. 영상 획득 중이라면 중단하십시오.
2. 필요한 Width와 Height 값을 입력합니다.
3. Stream 탭에서 Linewidth 값을 입력합니다. 이때, 8 비트 모드라면 출력할 영상의 Width 값을 입력하고, 10 비트 모드라면 영상 Width의 2배 값을 입력하십시오.
4. 현재의 값을 UserSet에 저장하고, DeviceReset을 실행하십시오.

### 6.4.2 듀얼 채널에서 ROI 설정하기

듀얼 채널 모드에서는 Width와 Height를 직접 변경할 수가 없고, 싱글 채널 모드에서 변경한 다음 듀얼 채널 모드로 전환하셔야 합니다. 이 작업을 하려면 다음 순서대로 하십시오.

1. 영상 획득 중이라면 중단하십시오.
2. LinkCount 파라미터의 값을 Count1로 설정합니다.
3. LinkSharingHorizontalStripeCount 파라미터를 Count0로 선택합니다. 그러면 LinksharingEnable의 값이 자동으로 False로 바뀝니다.
4. 필요한 Width와 Height 값을 입력합니다.
5. Stream 탭에서 Linewidth 파라미터에 출력할 영상의 Width 값을 입력합니다.
6. LinkCount 파라미터의 값을 Count2로 설정합니다.
7. LinkSharingHorizontalStripeCount 파라미터를 Count2로 선택합니다. 그러면 LinksharingEnable의 값이 자동으로 True로 바뀝니다.

## 6.5 Vieworks Imaging Solution 설치

최신 Vieworks Imaging Solution을 <http://vision.vieworks.com>에서 다운로드할 수 있습니다. 소프트웨어 설치 후 하드웨어 설치를 진행해야 합니다.

## 7장. Camera Interface

### 7.1 General 설명

카메라의 후면부에는 2종류의 연결 잭과 상태표시 LED가 있으며 각각의 기능은 다음과 같습니다.

- |                            |                                   |
|----------------------------|-----------------------------------|
| ① Status LED:              | 전원 상태 및 작동 모드 표시                  |
| ② 12핀 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자: | 카메라 전원 입력<br>카메라의 입력 및 출력 라인으로 설정 |
| ③ CoF 커넥터:                 | 비디오 데이터 전송 및 카메라 제어               |

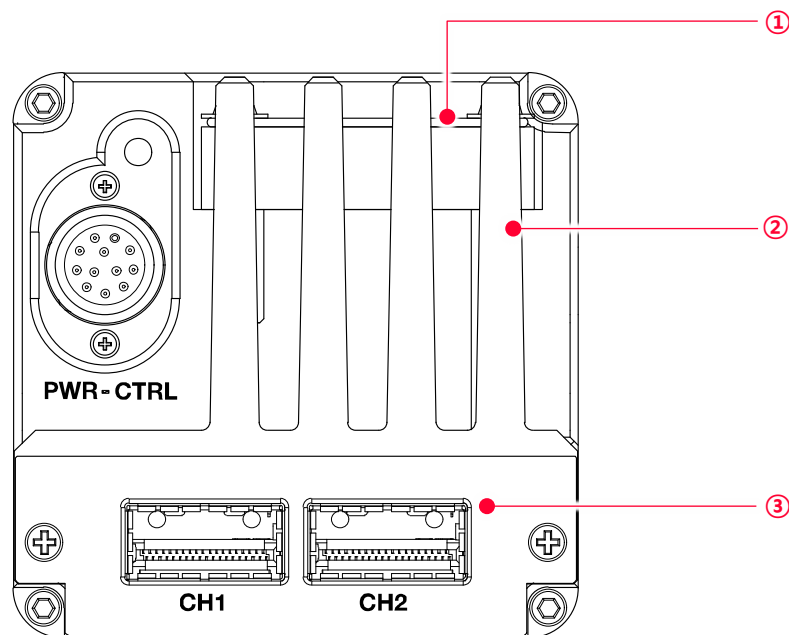


그림 7-1 VC-21MDF-M/C460I Back Panel



**Note:**

VC-21MDF-M/C460I-HS도 위의 정보와 동일합니다.

## 7.2 CoaXPress-over-Fiber 커넥터

CoaXPress-over-Fiber 프로토콜에는 자동 링크 검색 메커니즘(Plug and Play)이 포함되어 카메라에서 CoF 프레임그래버로의 연결을 정확하게 감지할 수 있습니다. 카메라와 CoF 프레임그래버 사이의 연결은 광 케이블(optic cable)을 사용하고, 케이블당 최대 40 Gbps로 데이터를 전송할 수 있습니다.

### 7.2.1 CoF 커넥터

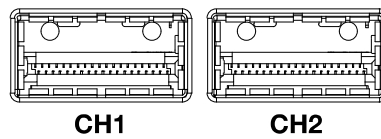


그림 7-2 CoF 커넥터

VC-21MDF-M/C460I 카메라의 CoF 커넥터는 CoaXPress 2.0 표준을 따르며 커넥터의 채널 구성은 다음 표와 같습니다.

| Channel | Max. Bit Rate per Coax | Type                 |
|---------|------------------------|----------------------|
| CH1     | 40 Gbps                | Master Connection    |
| CH2     | 40 Gbps                | Extension Connection |

표 7-1 CoF 커넥터 핀 구성



**Note:**

광 케이블을 사용하여 CoF 프레임그래버와 카메라를 연결할 때 연결 위치에 주의해야 합니다. 카메라의 CoF 커넥터 CH1, CH2와 상응하는 CoF 프레임그래버를 각각 올바르게 연결하지 않으면 카메라의 영상이 제대로 출력되지 않거나 PC와 카메라의 통신이 정상적으로 수행되지 않습니다. 이에 대해서는 6장을 참고하십시오.



### 7.2.2 MPO 케이블 커넥터

제품과 함께 사용하는 12핀 MPO 케이블의 커넥터 구성은 다음과 같습니다.

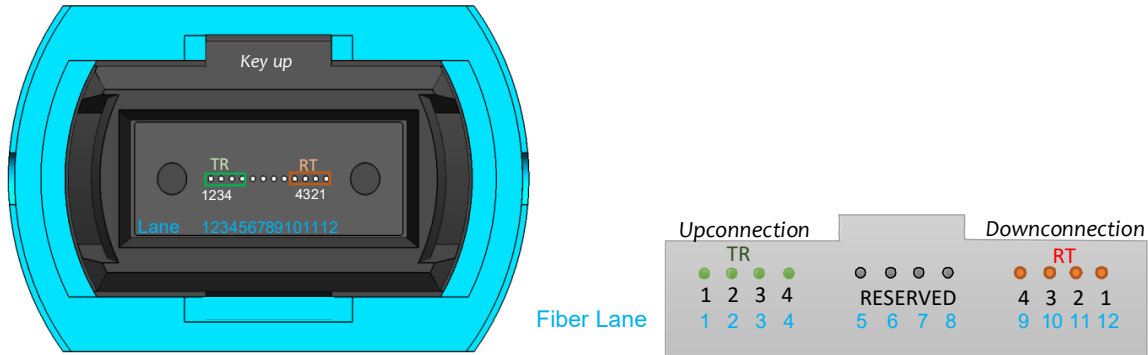


그림 7-3 12핀 MPO 커넥터 핀 배치도

| Fiber Lane | Name Plug Connector (Device side) | Name Locking Receptacle (Host side) | CXP Physical Medium Topology |
|------------|-----------------------------------|-------------------------------------|------------------------------|
| 1          | TR1(TX1)                          | TR1 (TX1)                           | Master Upconneccion0         |
| 2          | TR2(TX2)                          | TR2 (TX2)                           | (Extension Upconneccion1     |
| 3          | TR3(TX3)                          | TR3 (TX3)                           | (Extension Upconneccion2     |
| 4          | TR4(TX4)                          | TR4 (TX4)                           | Extension Upconneccion3      |
| 5 - 8      | Reserved                          | Reserved                            | Reserved                     |
| 9          | RT4(RX4)                          | RT4(RX4)                            | Master Downconneccion0       |
| 10         | RT3(RX3)                          | RT3(RX3)                            | Extension Downconneccion1    |
| 11         | RT2(RX2)                          | RT2(RX2)                            | Extension Downconneccion2    |
| 12         | RT1(RX1)                          | RT1(RX1)                            | Extension Downconneccion3    |

표 7-2 12핀 MPO (type B) 커넥터의 핀 구성



**Note:**

이 절에서 제공하는 정보는 JIA CXPR-007-2020 표준의 정보를 사용하였습니다. 더 상세한 부분은 JIA의 Optical Interface Guideline for CoaXPress 문서를 참조하십시오.

### 7.3 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자

카메라의 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자는 Hirose 12핀 커넥터(part # HR10A-10R-12PB)입니다. 핀 배치 및 구성은 다음과 같습니다.

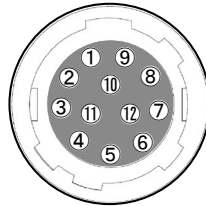


그림 7-4 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자의 핀 배치도

| Pin Number | Signal   | Type   | 설명                   |
|------------|--|--------|----------------------|
| 1,12       | DC Ground  | Ground | Camera Power Ground  |
| 2,11       | +12 VDC  | Power  | Camera Power +12 VDC |
| 3          | Output -   | Ground | Output Common Ground |
| 5          | Trigger IN-  | Input  | -                    |
| 6          | Trigger IN+  | Input  | -                    |
| 4,7,8,9,10 | Output1+<br>Output2+<br>Output3+<br>Output4+<br>Output5+ | Output | 3.3 V TTL Output     |

표 7-3 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 단자의 핀 구성

#### Note:



- Hirose 12핀 커넥터에 권장되는 메이팅 (mating) 커넥터는 Hirose 12핀 플러그 (part # HR10A-10P-12S) 또는 동종의 커넥터입니다.
- 외부 전원 공급 장치는 12 ~ 24 VDC 전압 출력에 3A 이상 전류 출력을 가지는 전원 어댑터의 사용을 추천합니다(※ 카메라 제조사 뷰웍스는 어댑터를 제공하지 않음).
- 해당 카메라를 최대 전력으로 사용 시, 1핀의 허용 전류(2A)를 초과할 수 있으므로 12V 전원 인가 시, 연결핀 (총 2개) 모두에 전원을 인가를 권장합니다.

#### 전원 입력 시 주의사항

#### Caution!



- 카메라의 전원 배선 연결 전에 카메라의 입력 전원이 꺼져 있는 것을 확인한 후에 작업을 해주십시오. 카메라 손상의 원인이 될 수 있습니다.
- 카메라의 전원 전압 입력 범위를 초과하여 전압을 공급하면 카메라의 내부 회로가 손상될 수 있습니다.

### 7.4 Trigger Input Circuit

아래 그림은 12핀 커넥터의 트리거 신호 입력 회로를 나타내고 있습니다. 트리거 입력 신호는 포토 커플러를 통해 내부 회로로 전달됩니다. Debounce 기능을 사용하여 카메라에서 유효한 입력 신호로 판단할 입력 신호의 폭을 지정할 수 있습니다. 외부 트리거 신호의 입력은 아래의 회로도 와 같이 신호를 공급할 수 있습니다.

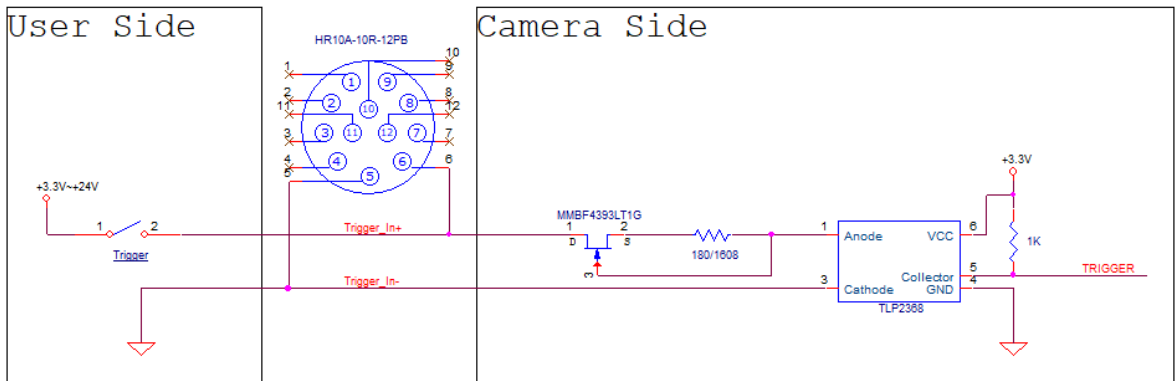


그림 7-5 Trigger Input Schematic

### 7.5 Strobe Output Circuit

아래 그림은 12핀 커넥터의 출력 회로를 나타내고 있습니다. 사용자는 Digital I/O Control 설정을 통해 출력을 설정할 수 있습니다(9.16 Digital I/O Control 참조).

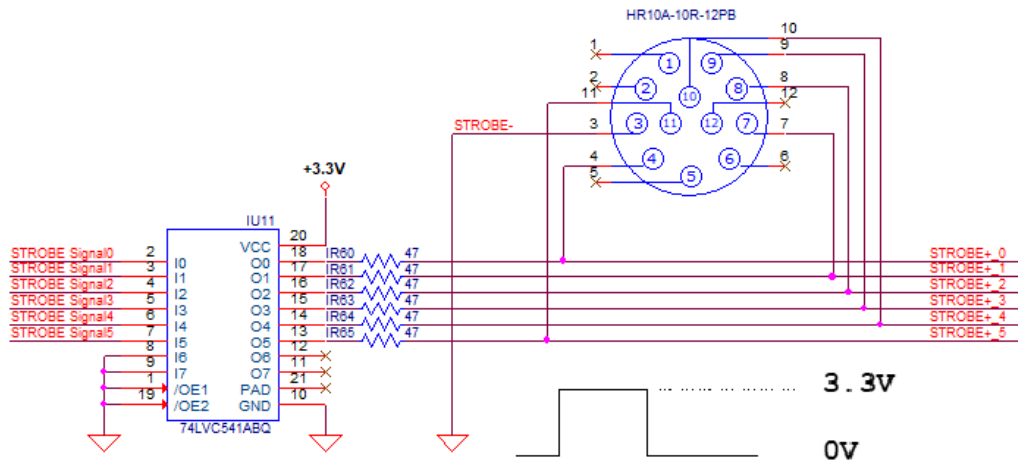


그림 7-6 Strobe Output Schematic

## 8장. Acquisition Control

이 장에서는 영상을 획득하는 데 필요한 다음과 같은 항목에 대해 자세한 정보를 제공합니다.

- 영상 획득 트리거 방법
- 노출 시간 설정
- 속도(frame rate) 제어
- 카메라 설정에 따른 최대 frame rate 변화

### 8.1 개요

이 절에서는 영상을 획득하는 데 필요한 요소에 대해 간략하게 설명합니다.

영상 획득을 제어하는 데 필요한 주요 요소들은 다음과 같습니다.

- Acquisition Start/Stop 명령 및 Acquisition Mode 파라미터
- Exposure Start(노출 시작) 트리거
- 노출 시간 제어
- 카메라의 영상 획득 과정
- 글로벌 셔터
- 허용 가능한 최대 frame rate



**Note:**

이 장의 설명에 나오는 프레임은 일반적으로 획득한 한 장의 영상을 의미합니다.

---

## 8.2 Acquisition Start/Stop 명령 및 Acquisition Mode

이 절에서는 다음 항목을 통해 사용할 수 있는 기능에 대해 설명합니다.

- Acquisition Start/Stop 명령
- Acquisition Mode

각 항목에 대해서는 다음 절에서부터 순서대로 상세하게 설명합니다.

### 8.2.1 Acquisition Start/Stop 명령

Acquisition Start 명령을 실행하면 카메라는 영상 획득을 준비합니다. Acquisition Start 명령을 실행하지 않으면 카메라는 영상을 획득할 수 없습니다.

Acquisition Stop 명령을 실행하면 카메라는 영상 획득을 종료합니다.

### 8.2.2 Acquisition Mode

Acquisition Mode 파라미터는 Acquisition Start 명령의 작동 방법에 직접적인 영향을 미칩니다. 이 파라미터에서 선택할 수 있는 종류는 다음과 같이 세 가지가 있습니다.

- Continuous:  
Acquisition Start 명령을 실행하면 Acquisition Stop 명령을 실행할 때까지 계속해서 영상을 획득
- SingleFrame:  
Acquisition Start 명령을 실행하면 단 한 장의 영상을 획득한 후 자동으로 Acquisition Stop을 실행하여 영상 획득을 종료
- MultiFrame:  
Acquisition Start 명령을 실행하면 AcquisitionFrameCount 파라미터에서 지정한 숫자만큼의 영상들을 획득한 후 자동으로 Acquisition Stop을 실행하여 영상 획득을 종료

**Note:**

Acquisition Start 명령은 Acquisition Stop 명령을 실행하기 전까지 계속 유지됩니다. Acquisition Stop 명령을 실행하면 카메라는 Acquisition Start 명령을 새로 실행하기 전까지 영상을 획득할 수 없습니다. 영상을 획득하고 있는 도중에 사용자가 Acquisition Stop을 실행하면 현재 진행 중인 영상의 획득을 다 마친 후에 작업을 마칩니다.

### 8.2.3 Exposure Start 트리거

Exposure Start 트리거 신호를 카메라에 공급하면 카메라는 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태를 해제한 후 노출 과정을 진행하고 프레임이 readout합니다(그림 8-1). 카메라가 다음 Exposure Start 트리거 신호를 받아들일 상태가 되면 카메라는 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태로 되돌아갑니다. 이 상태에서 새로운 Exposure Start 트리거 신호를 카메라에 공급하면 카메라는 다음 노출을 시작합니다.

Exposure Start Trigger는 다음과 같이 두 가지 모드로 설정할 수 있습니다.

Trigger Mode 파라미터를 Off로 설정하면 카메라는 필요한 Exposure Start 트리거를 내부에서 발생시키므로 사용자가 Exposure Start 신호를 공급할 필요가 없습니다. 카메라에서 발생하는 신호와 영상을 획득하는 속도는 frame rate 관련 파라미터의 설정에 따라서 결정됩니다.

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하면 사용자가 카메라에 Exposure Start 트리거 신호를 공급해서 카메라가 노출 과정을 시작하도록 해야 합니다. 트리거 신호가 공급될 때마다 카메라는 노출 과정을 시작합니다. 이러한 방법으로 노출 과정이 진행될 때, 허용 가능한 최대 frame rate보다 빠른 속도로 트리거 신호를 공급하면 안 됩니다(허용 가능한 최대 frame rate는 이 장 끝에서 설명). 카메라가 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태가 아닐 때 트리거 신호를 공급하면 해당 신호는 무시됩니다.

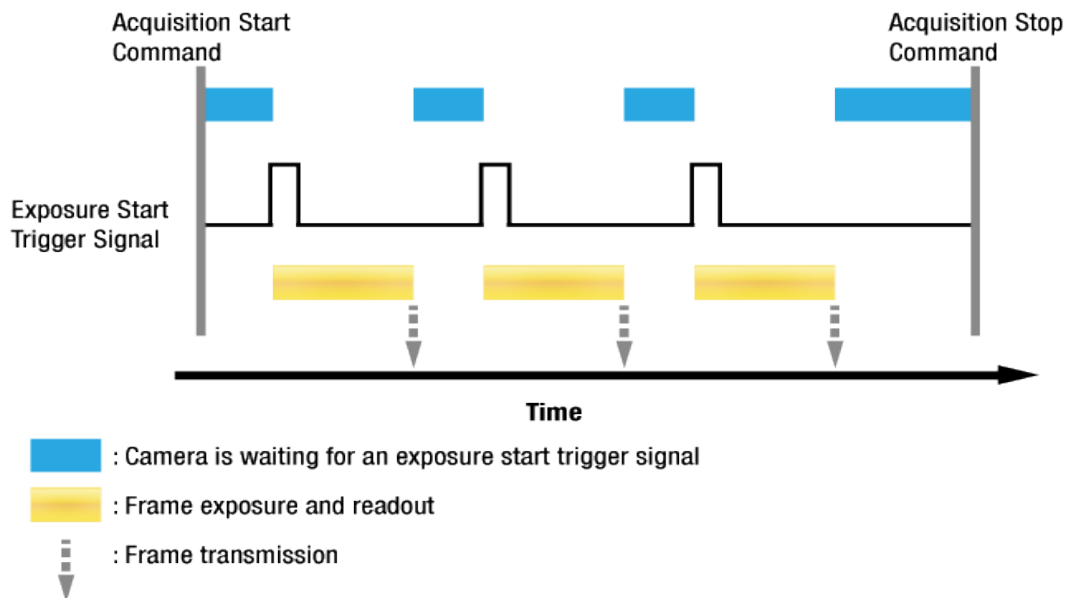


그림 8-1 Exposure Start Triggering

## 8.2.4 트리거 신호 공급

앞의 절에서는 “트리거 신호 공급”에 대해서 얘기하고 있습니다. Exposure start 트리거 신호를 카메라에 공급하는 방법에는 Software, UserOutput0, LinkTrigger0, Timer0 Active 또는 Line0 (흔히 Hardware라고 함) 다섯 가지가 있습니다.

- Software를 통해서 트리거 신호를 공급하려면 Trigger Source 파라미터를 Software로 설정해야 합니다. 그런 다음 Trigger Software 명령을 실행할 때마다 Exposure Start 트리거 신호가 카메라에 공급됩니다.
- 사용자 설정(User Output) Exposure Start 트리거 신호를 카메라에 공급하려면 Trigger Source 파라미터를 UserOutput0으로 설정해야 합니다. 그런 다음 User Output Value 파라미터를 On(상승) 또는 Off(하강)로 전환하여 Exposure Start 트리거 신호를 카메라에 공급할 수 있습니다.
- CoF 프레임그래버의 CH1 채널을 통해서 트리거 신호를 공급하려면 Trigger Source 파라미터를 LinkTrigger0으로 설정해야 합니다. 그런 다음 CoF 프레임그래버 제조사에서 제공하는 API를 활용하여 CoaXPress 트리거 신호를 Exposure Start 트리거 신호로서 카메라에 공급할 수 있습니다. 자세한 내용은 CoF 프레임그래버 사용 설명서를 참조하십시오.
- 사용자 설정 Timer 기능을 통해서 트리거 신호를 공급하려면 Trigger Source 파라미터를 Timer0 Active로 설정해야 합니다. Counter And Timer Control 범주에서 Timer Trigger Source 파라미터를 Line0으로 설정하면, Line0 신호를 소스 신호로 사용하는 Timer를 사용하여 Exposure Start 트리거 신호를 카메라에 공급할 수 있습니다.
- Hardware를 통해서 트리거 신호를 공급하려면 Trigger Source 파라미터를 Line0으로 설정해야 합니다. 그런 다음 적절한 전기 신호를 카메라에 공급하면 발생한 Exposure Start 트리거 신호를 카메라에서 인식하게 됩니다.

## 8.2.5 노출 시간 제어

Exposure start 트리거 신호를 카메라에 공급하면 카메라는 영상 획득을 시작합니다. 영상 획득 과정에서 중요한 요소는 영상을 획득하는 동안 카메라 센서의 픽셀이 빛에 노출되는 시간입니다. 카메라의 Trigger Source를 Software로 설정하면 Exposure Time 파라미터에 의해 각 영상의 노출 시간이 결정됩니다.

카메라의 Trigger Source를 UserOutput0, LinkTrigger0, Timer0 Active 또는 Line0으로 설정하면 Timed와 TriggerWidth 두 가지 방법으로 Exposure Mode를 설정할 수 있습니다. Timed로 설정하면 Exposure Time 파라미터에 의해 각 영상의 노출 시간이 결정되고, TriggerWidth로 설정하면 사용자가 User Output, CoaXPress, Timer 또는 Hardware 신호의 상승(rising)과 하강(falling)을 조작함에 따라 노출 시간이 결정됩니다. TriggerWidth 모드는 영상마다 다른 노출 시간을 적용할 때 유용합니다.

## 8.3 Exposure Start 트리거

Trigger Selector 파라미터를 사용하여 사용할 트리거 유형을 선택할 수 있고, VC-21MDF-M/C460I 카메라에서는 Exposure Start 트리거만 사용할 수 있습니다. Exposure Start 트리거는 영상 획득을 시작하는 데 사용됩니다. Exposure Start 트리거는 카메라 내부에서 생성하거나 Trigger Source를 Software, UserOutput0, LinkTrigger0, Timer0 Active 또는 Line0으로 설정하여 외부에서 공급할 수도 있습니다. Exposure Start 트리거 신호를 카메라에 공급하면 카메라는 노출 과정을 시작합니다.

### 8.3.1 Trigger Mode

Exposure Start 트리거와 관련된 가장 중요한 파라미터는 Trigger Mode 파라미터입니다. Trigger Mode 파라미터는 Off 또는 On으로 설정할 수 있습니다.

#### Trigger Mode = Off

Trigger Mode 파라미터를 Off로 설정하면 필요한 모든 Exposure Start 트리거 신호를 카메라 내부에서 생성하기 때문에 사용자는 카메라에 Exposure Start 트리거 신호를 공급할 필요가 없습니다.

Trigger Mode를 Off로 설정한 후 Acquisition Start 명령을 실행하면 카메라는 자동으로 Exposure Start 트리거 신호를 생성합니다. 카메라는 Acquisition Stop 명령을 실행할 때까지 계속해서 Exposure Start 트리거 신호를 생성합니다.



#### Free-Run

Trigger Mode 파라미터를 Off로 설정하면 카메라 내부에서 필요한 모든 트리거 신호를 생성합니다. 이와 같이 카메라를 설정하면 사용자가 필요한 트리거를 주입하지 않아도 계속해서 영상을 획득합니다. 이러한 사용 방법을 흔히 "Free-Run"이라고 합니다.

카메라에서 Exposure Start 트리거 신호를 생성하는 속도는 Acquisition Frame Rate 파라미터에 의해 결정될 수 있습니다.

- 현재 카메라 설정에서 허용 가능한 최대 frame rate보다 적은 값으로 설정하면 지정한 frame rate로 Exposure Start 트리거 신호를 생성합니다.
- 현재 카메라 설정에서 허용 가능한 최대 frame rate보다 큰 값으로 설정하면 카메라는 허용 가능한 최대 frame rate로 Exposure Start 트리거 신호를 생성합니다.



### Trigger Mode = Off일 때 노출 시간 제어

Trigger Mode 파라미터를 Off로 설정하면 각 영상 획득에 대한 노출 시간은 Exposure Time 파라미터의 값에 의해 결정됩니다.

### Trigger Mode = On

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하면 사용자는 영상 획득을 시작하려고 할 때마다 카메라에 Exposure Start 트리거 신호를 공급해야 합니다. Trigger Source 파라미터는 Exposure Start 트리거 신호 역할을 할 소스 신호(source signal)를 지정합니다.

설정 가능한 Trigger Source 파라미터는 다음과 같습니다.

- Software
- UserOutput0
- LinkTrigger0: 자세한 내용은 CoF 프레임그래버 사용 설명서를 참조하십시오.
- Timer0Active: 자세한 내용은 9.19 Timer Control 참조하십시오.
- Line0: 자세한 내용은 7.4 Trigger Input Circuit를 참조하십시오.

Trigger Source 파라미터를 설정한 후 Trigger Activation 파라미터도 설정해야 합니다.

설정 가능한 Trigger Activation 파라미터는 다음과 같습니다.

- Falling Edge: 전기 신호의 하강 에지(falling edge)를 Exposure Start 트리거로 작동하도록 지정합니다.
- Rising Edge: 전기 신호의 상승 에지(rising edge)를 Exposure Start 트리거로 작동하도록 지정합니다.

## Trigger Mode = On일 때 노출 시간 제어

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하고 Trigger Source 파라미터를 Software로 설정한 경우 각 영상 획득에 대한 노출 시간은 Exposure Time 파라미터의 설정 값에 의해 결정됩니다.

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하고 Trigger Source 파라미터를 LinkTrigger0 또는 Line0으로 설정한 경우 각 영상에 대한 노출 시간은 다음과 같이 Exposure Mode 파라미터 설정에 따라서 결정됩니다.

- Exposure Mode = Timed: Exposure Time 파라미터에 의해 노출 시간이 제어됩니다.
- Exposure Mode = TriggerWidth: 외부 트리거 신호를 조작하여 노출 시간을 제어할 수 있습니다.

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하고 Trigger Source 파라미터를 Timer0Active로 설정한 경우 각 영상에 대한 노출 시간은 다음과 같이 Exposure Mode 파라미터 설정에 따라서 결정됩니다.

- Exposure Mode = Timed: Exposure Time 파라미터에 의해 노출 시간이 제어됩니다.
- Exposure Mode = TriggerWidth: Timer Trigger Activation 파라미터를 Rising/Falling Edge 로  
설정된 경우 Timer Duration 파라미터에 의해 노출 시간이 제어됩니다. Timer Trigger Activation 파라미터를 Level High/Low로 설정한 경우에는 외부 트리거 신호를 조작하여 노출 시간을 제어할 수 있습니다.

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하고 Trigger Source 파라미터를 UserOutput0으로 설정한 경우 각 영상에 대한 노출 시간은 다음과 같이 Exposure Mode 파라미터 설정에 따라서 결정됩니다.

- Exposure Mode = Timed: Exposure Time 파라미터에 의해 노출 시간이 제어됩니다.
- Exposure Mode = TriggerWidth: User Output Value 파라미터를 On 및 Off로 전환하여 노출 시간을 제어할 수 있습니다.

### 8.3.2 Software 트리거 신호 사용하기

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하고 Trigger Source 파라미터를 Software로 설정한 경우 카메라에 소프트웨어 트리거 신호(exposure start)를 공급해야 영상 획득을 시작할 수 있습니다. 카메라가 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태에 있는 경우 카메라에서 소프트웨어 트리거 신호를 수신하면 노출을 시작하게 됩니다. 아래 그림에서는 소프트웨어 트리거 신호에 의한 영상 획득을 나타냅니다. 카메라에서 소프트웨어 트리거 신호를 수신한 다음 노출을 시작하면 카메라는 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태를 해제하고 새로운 Exposure Start 트리거 신호에 반응할 수 없습니다. 카메라에서 다시 새로운 Exposure Start 트리거 신호에 반응할 수 있게 되면 카메라는 자동으로 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태로 되돌아갑니다. 각 영상의 노출 시간은 Exposure Time 파라미터에 의해 결정됩니다.

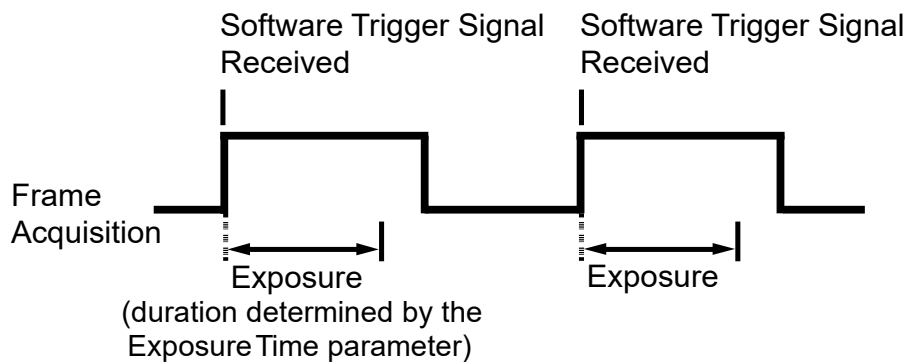


그림 8-2 Software 트리거 신호로 영상 획득하기

소프트웨어 트리거 신호를 사용하여 영상을 획득하면 사용자가 카메라에 소프트웨어 트리거 신호를 공급하는 빈도에 따라서 frame rate가 결정됩니다. 이때, 현재 카메라 설정에서 허용 가능한 최대 frame rate를 초과하는 속도로 트리거 신호를 공급하면 안 됩니다(허용 가능한 최대 frame rate는 이 장 끝에서 설명). 카메라가 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태가 아닐 때 수신하는 소프트웨어 트리거 신호는 무시됩니다.

### 8.3.3 CoaXPress 트리거 신호 사용하기

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하고 Trigger Source 파라미터를 LinkTrigger0으로 설정한 경우 카메라에 CoaXPress 트리거 신호(exposure start)를 공급해야 영상 획득을 시작할 수 있습니다. CoaXPress 트리거 신호는 카메라의 Exposure Start 트리거 신호 역할을 수행합니다. 자세한 내용은 CoF 프레임그래버 사용 설명서를 참조하십시오.

CoaXPress 신호의 상승 에지(rising edge) 또는 하강 에지(falling edge)를 영상 획득 트리거로 사용할 수 있습니다. Trigger Activation 파라미터에서 상승 에지 또는 하강 에지를 트리거로 설정할지 선택합니다. 카메라가 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태에 있는 경우 수신하는 트리거 신호가 적절하게 전이(transition)할 때마다 영상 획득을 시작합니다.

카메라에서 CoaXPress 트리거 신호를 수신한 후 노출을 시작하면 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태를 해제하고 새로운 Exposure Start 트리거 신호에 반응할 수 없습니다. 카메라에서 다시 새로운 Exposure Start 트리거 신호에 반응할 수 있게 되면 카메라는 자동으로 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태로 되돌아갑니다. 카메라가 CoaXPress 신호의 제어에 의해 작동하는 경우에는 CoaXPress 트리거 신호의 주기에 의해 다음과 같이 frame rate가 결정됩니다.

$$\frac{1}{\text{CoaXPress signal period in seconds}} = \text{Frame Rate}$$

예를 들어, 50 ms(0.05초) 주기의 CXP 트리거 신호로 카메라를 작동하면 frame rate는 20 fps입니다.

### 8.3.4 External 트리거 신호 사용하기

Trigger Mode 파라미터를 On으로 설정하고 Trigger Source 파라미터를 Line0으로 설정한 경우 외부 트리거 입력 단자에 주입되는 외부에서 생성한 전기 신호가 카메라의 Exposure Start 트리거 신호 역할을 수행합니다. 이런 유형의 트리거 신호를 일반적으로 하드웨어 트리거 신호라고도 합니다.

외부 신호의 상승 에지(rising edge) 또는 하강 에지(falling edge)를 영상 획득 트리거로 사용할 수 있습니다. Trigger Activation 파라미터에서 상승 에지 또는 하강 에지를 트리거로 설정할지 선택합니다.

카메라가 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태에 있는 경우 수신하는 트리거가 적절하게 전이(transition)할 때마다 영상 획득을 시작합니다.

카메라에서 외부 트리거 신호를 수신한 후 노출을 시작하면 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태를 해제하고 새로운 Exposure Start 트리거 신호에 반응할 수 없습니다. 카메라에서 다시 새로운 Exposure Start 트리거 신호에 반응할 수 있게 되면 카메라는 자동으로 Exposure Start 트리거 획득 대기 상태로 되돌아갑니다.

카메라가 외부 신호의 제어에 의해 작동하는 경우에는 외부 트리거 신호의 주기에 의해 다음과 같이 frame rate가 결정됩니다.

$$\frac{1}{\text{External signal period in seconds}} = \text{Frame Rate}$$

예를 들어, 50 ms(0.05초) 주기의 외부 트리거 신호로 카메라를 작동하면 frame rate는 20 fps입니다.

## External Trigger Delay

Trigger Source 파라미터를 Timer0Active로 설정하면 카메라에서 하드웨어 트리거 신호를 수신한 시점과 실제 적용되는 시점 사이에 지연 시간을 설정할 수 있습니다.

1. Counter And Timer Control 범주에서 Timer Trigger Source 파라미터를 Line0로 설정합니다.
2. Timer Delay 파라미터를 사용하여 지연 시간을 설정합니다.
3. Acquisition Control 범주에서 Trigger Source 파라미터를 Timer0Active로 설정합니다.
4. Acquisition Start 명령을 실행하고 카메라의 외부 트리거 입력 단자에 외부에서 생성한 전기 신호를 공급하면, Timer Delay 파라미터에 설정한 지연 시간이 만료된 후 영상 획득을 위한 노출을 시작합니다.

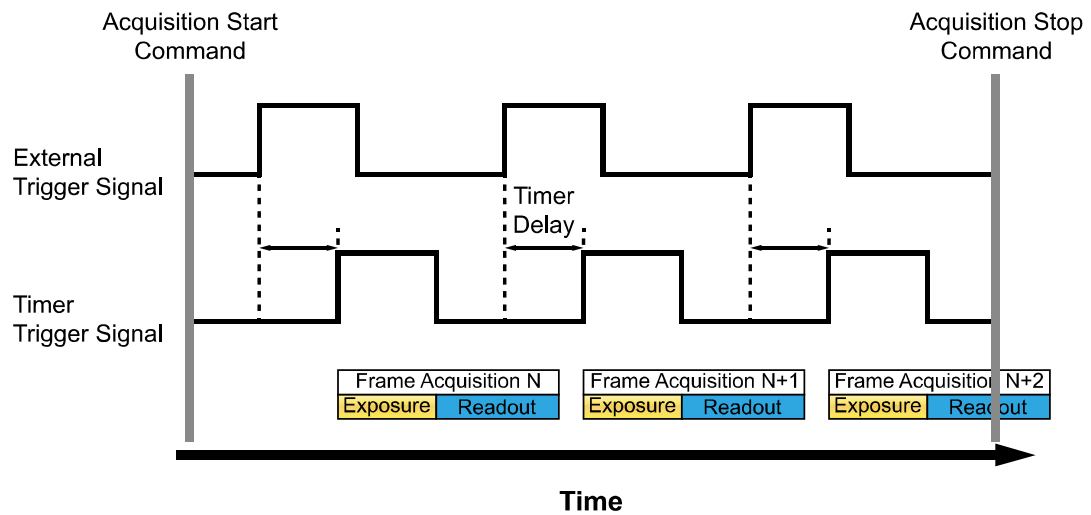


그림 8-3 External Trigger Delay

### 8.3.5 Exposure Mode

외부에서 생성된 트리거 신호(CoaXPress 또는 External)를 영상 획득 트리거로 사용하는 경우에는 Timed 및 TriggerWidth 두 가지 유형의 노출 모드를 사용할 수 있습니다.

#### Timed 노출 모드

Timed 모드를 선택하면 각 영상 획득의 노출 시간이 Exposure Time 파라미터에 의해 결정됩니다. 상승 에지(rising edge) 트리거로 설정하면 외부 트리거 신호가 상승할 때 노출 시간이 시작되고, 하강 에지(falling edge) 트리거로 설정하면 외부 트리거 신호가 하강할 때 노출 시간이 시작됩니다. 아래 그림은 상승 에지(rising edge) 트리거로 설정한 Timed 노출 모드를 나타냅니다.

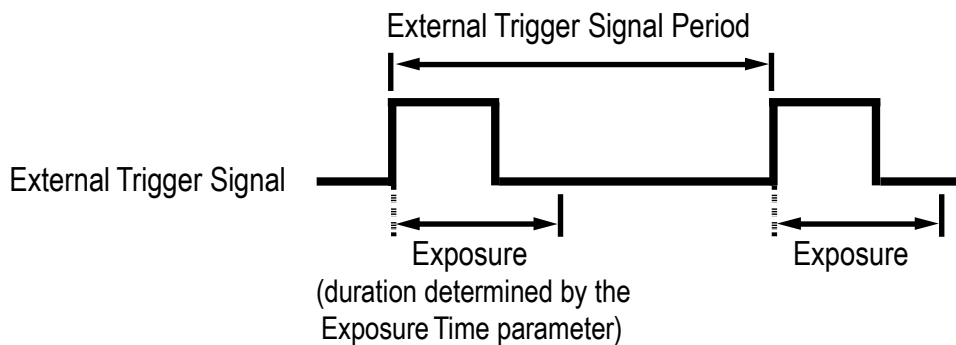


그림 8-4 Timed Exposure Mode

이전 노출이 진행 중일 때 새로운 exposure start 트리거를 공급하면 해당 트리거 신호는 무시됩니다.

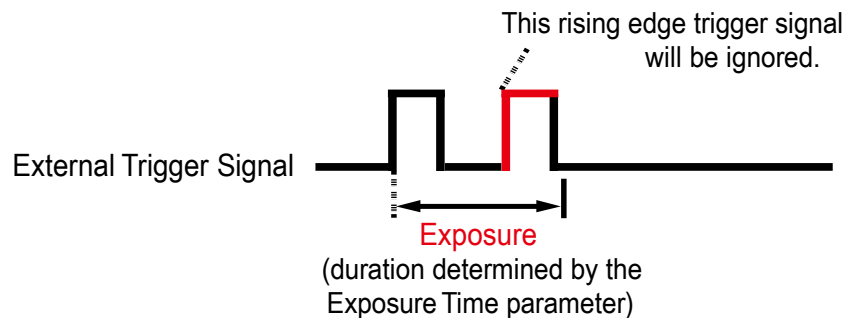


그림 8-5 Trigger Overlapped with Timed Exposure Mode

## TriggerWidth 노출 모드

TriggerWidth 노출 모드를 선택하면 각 영상 획득의 노출 구간을 외부 트리거 신호(CoaXPress 또는 External)로 직접 제어할 수 있습니다. 상승 에지(rising edge) 트리거로 설정하면 외부 트리거 신호가 상승할 때 노출을 시작하고, 노출 구간은 신호가 하강할 때까지 계속됩니다. 하강 에지(falling edge) 트리거로 설정하면 외부 트리거 신호가 하강할 때 노출을 시작하고, 노출 구간은 신호가 상승할 때까지 계속됩니다. 아래 그림은 상승 에지(rising edge) 트리거로 설정한 TriggerWidth 노출 모드를 나타냅니다.

TriggerWidth 노출은 영상마다 다른 노출 구간을 적용할 때 유용합니다.

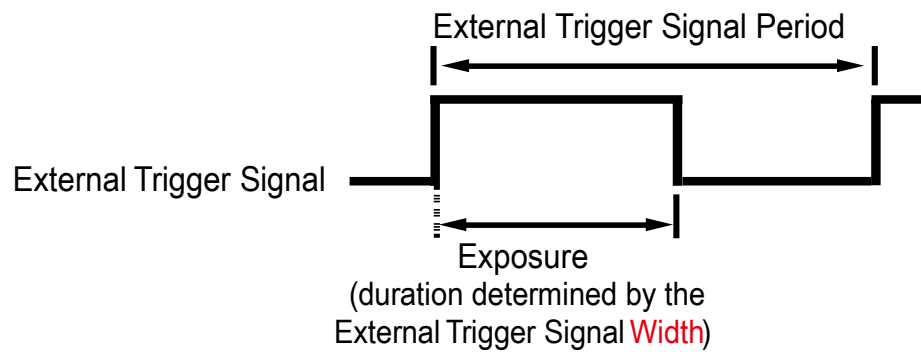


그림 8-6 TriggerWidth Exposure Mode



## 8.4 Exposure와 Readout Overlap

카메라의 영상 획득 과정에는 두 가지 다른 과정이 포함됩니다. 첫 번째 과정은 이미지 센서의 픽셀을 노출하는 과정입니다. 노출 과정을 완료하면 센서에서 픽셀 값을 readout하는 두 번째 과정을 진행합니다. 이러한 영상 획득 과정과 관련하여 VC-21MDF-M/C460I 카메라는 기본적으로 노출 과정과 readout 과정의 중첩(overlap)을 허용하는 'overlapped' 노출 모드로 작동합니다.

이전 영상에 대한 픽셀 값을 readout하는 동안 카메라에 트리거 신호를 공급하면 새로운 영상에 대한 노출을 시작합니다. 아래 그림은 Trigger Mode 파라미터를 On, Trigger Source 파라미터를 Line0으로, Exposure Mode 파라미터는 TriggerWidth로 설정한 경우를 나타냅니다.

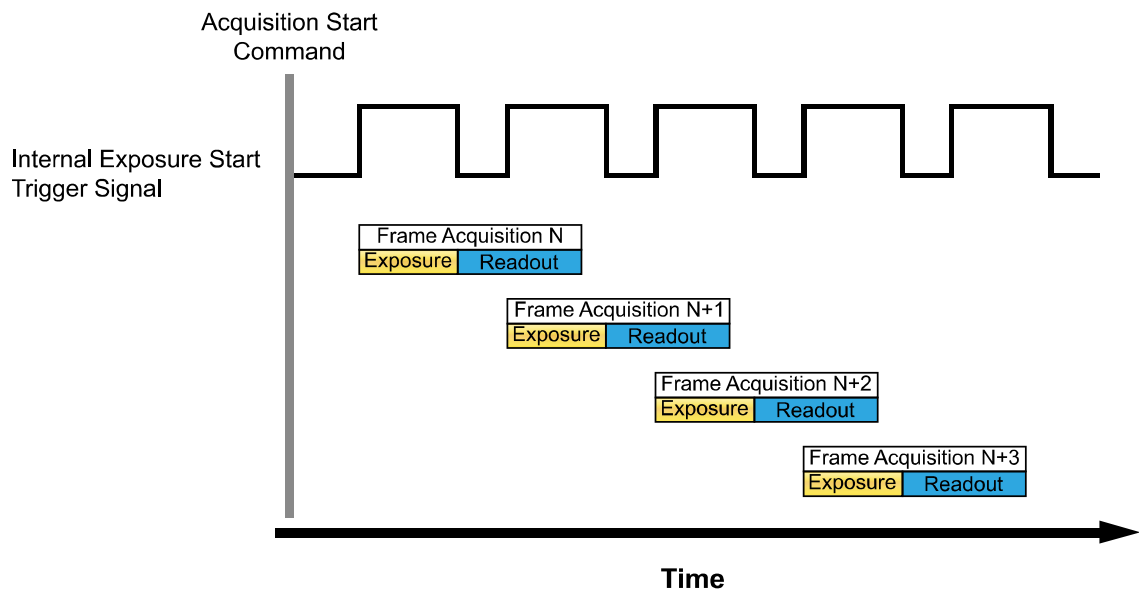


그림 8-7 Overlapped Exposure and Readout

카메라의 노출과 readout 과정의 overlap 여부는 명령 또는 설정과 관계없으며, 카메라의 작동 방법에 따라 overlap 여부가 결정됩니다. 'Frame Period'를 하나의 영상에 대한 노출 시작 지점부터 다음 영상에 대한 노출 시작 지점까지의 구간으로 정의할 경우 다음과 같습니다.

- Overlapped:  $\text{Frame Period} \leq \text{Exposure Time} + \text{Readout Time}$

## Overlapped Exposure (중첩 노출) 가이드라인

VC-21MDF-M/C460i 카메라는 Overlapped Exposure로 작동하므로 하기 사항을 반드시 준수하십시오.

- 이전 프레임의 노출이 진행 중일 때 새로운 프레임 노출을 시작하지 마십시오.
- 이전 프레임의 판독이 완료될 때까지 현재 프레임의 노출을 종료하지 마십시오.

Overlapped Exposure과 외부 트리거 신호를 사용하여 이미지를 촬영하는 경우, 카메라의 노출 시간 파라미터 설정과 타이밍 공식을 사용하면 새로운 촬영에 적합한 시점을 계산할 수 있습니다.

## 8.5 글로벌 셔터

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 전자 글로벌 셔터가 장착된 센서를 사용합니다. Exposure start 트리거를 글로벌 셔터가 장착된 카메라에 공급하면 아래 그림과 같이 센서의 모든 라인에서 노출을 시작합니다. 이 노출 과정은 설정한 노출 시간이 끝나거나 TriggerWidth 노출 모드를 사용하는 경우에는 exposure start 트리거 신호가 노출 시간을 종료할 때까지 센서의 모든 라인에서 계속됩니다. 노출은 센서의 모든 라인에서 종료되고, 즉시 픽셀 데이터 readout 과정을 시작합니다. 이 readout 과정은 라인 단위로 진행되고 모든 픽셀 데이터를 readout할 때까지 계속됩니다.

글로벌 셔터의 가장 큰 특징은 각각의 영상을 획득할 때, 센서의 모든 픽셀이 동시에 노출을 시작하고 동시에 노출을 종료한다는 점입니다. 이를 통해 획득한 영상의 전체 영역에서 영상 밝기가 더욱 균일한 경향을 띠게 되고, 이로 인해 움직이는 물체의 영상을 획득할 때 발생할 수 있는 문제를 최소화할 수 있습니다.

카메라는 영상의 노출 시간이 시작하면 상승하고 노출 시간이 끝나면 종료하는 Exposure Active 출력 신호를 제공합니다.

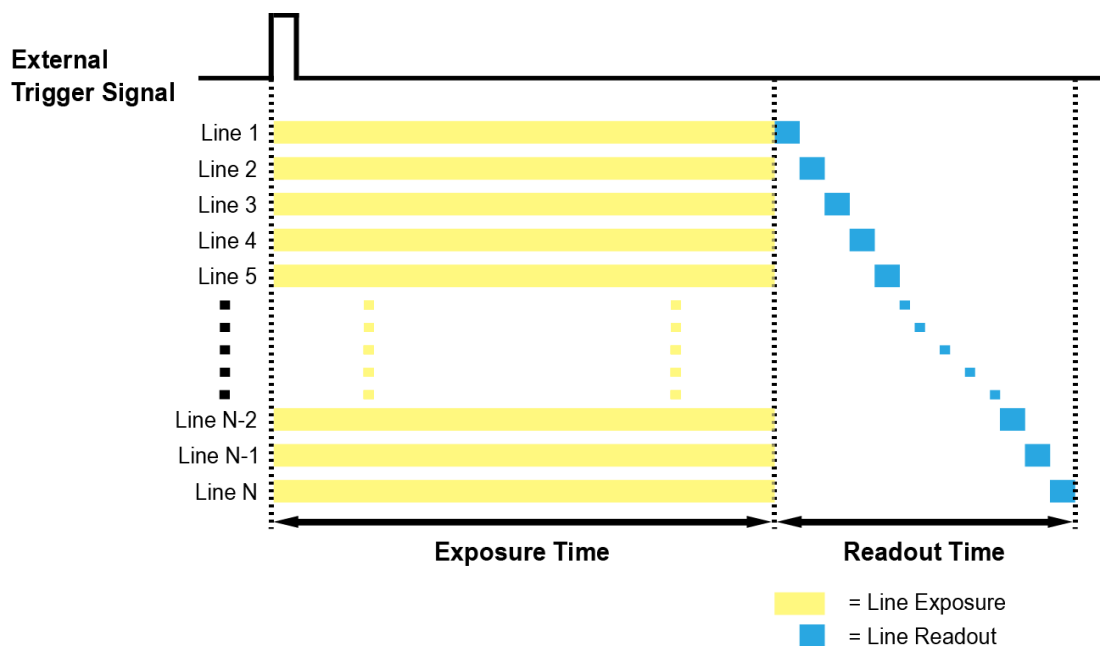


그림 8-8 Global Shutter

## 8.6 허용 가능한 최대 Frame Rate

일반적으로 카메라에서 허용 가능한 최대 frame rate는 다음과 같은 여러 요소에 의해 제한됩니다.

- 카메라에서 획득한 영상을 사용자 컴퓨터로 전송하는 시간. 전송 시간은 카메라에 할당된 대역폭에 의해 결정됩니다.
- 영상 센서에서 데이터를 readout한 다음 카메라의 프레임 버퍼로 전송하는 시간. 이 시간은 영상의 ROI 설정 값에 의해 결정됩니다. 영상의 크기가 작으면 센서에서 readout하는 시간이 더 적게 걸립니다. 영상의 높이와 폭 설정은 Image Format Control 범주에서 Height 및 Width 설정 값에 의해 결정됩니다.
- CXP Link Configuration. 더 많은 채널을 사용하는 CXP Link Configuration으로 설정하면 더 적은 채널을 사용하는 CXP Link Configuration으로 설정했을 때보다 더 빠른 속도로 영상을 획득할 수 있습니다.
- 영상에 대한 노출 시간. 매우 긴 노출 시간을 사용하면 초당 획득할 수 있는 영상 수가 줄어듭니다.

### 8.6.1 허용 가능한 최대 Frame Rate 증가하기

카메라의 현재 설정에서 허용 가능한 최대 frame rate보다 더 빠른 속도로 영상을 얻으려면 최대 frame rate에 영향을 미치는 다음의 요소를 하나 이상 조절하고 속도가 증가했는지 확인합니다.

- 카메라에서 영상을 전송하는 시간은 frame rate를 제한하는 중요한 요소입니다. ROI 기능을 사용하여 영상 전송 시간을 줄일 수 있습니다(이로 인해 최대 frame rate는 증가됩니다).
- 영상의 크기를 줄이면 허용 가능한 최대 frame rate를 증가할 수 있습니다. 가능한 경우 이미지 ROI의 Height 및 Width 설정 값을 줄입니다.
- 적은 채널을 사용하는 CXP Link Configuration을 사용하는 경우 더 많은 채널을 사용하는 CXP Link Configuration으로 변경합니다. 이 경우 일반적으로 최대 frame rate는 증가합니다.
- 정상적인 노출 시간으로 최대 해상도의 영상을 획득하도록 카메라를 설정했다면 노출 시간은 frame rate를 제한하지 않습니다. 하지만, 긴 노출 시간을 사용하는 경우에는 노출 시간이 최대 frame rate를 제한할 수 있습니다. 긴 노출 시간을 사용하는 경우 노출 시간을 짧게 설정하고 최대 frame rate가 증가하는지 확인합니다. 이 경우 짧은 노출 시간으로 인해 밝은 광원을 사용하거나 렌즈 조리개를 열어 더 많은 빛을 받아들일 수 있도록 설정해야 할 수도 있습니다.

#### Note:



매우 긴 노출 시간을 사용하면 허용 가능한 최대 frame rate를 상당히 제한하게 됩니다. 예를 들어, 노출 시간을 1초로 설정하면 영상 한 장을 획득하는 데 최소 1초를 소요하기 때문에 카메라는 최대 1초에 한 장의 영상만 획득할 수 있습니다.

## 9장. Camera Features

### 9.1 이미지 처리 순서

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 최고로 좋은 품질의 이미지를 효율적으로 획득하기 위해서 다음 그림과 같은 순서로 신호를 처리합니다.

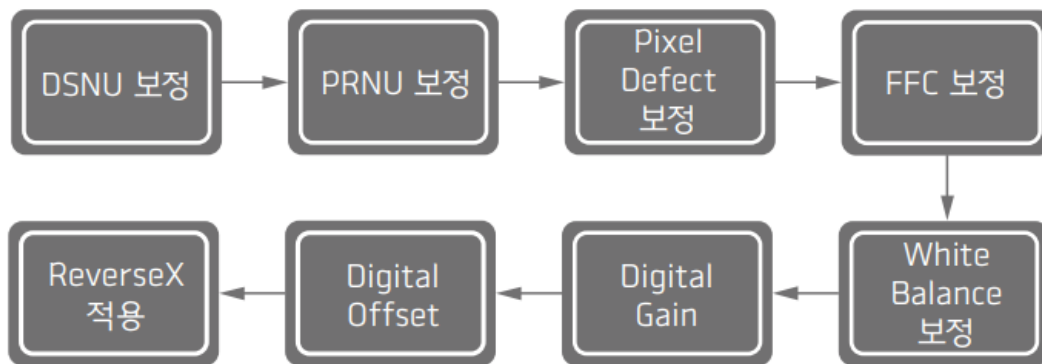


그림 9-1 이미지 처리와 관련한 신호 처리 순서

위 그림에서 설명하는 작업을 진행한 후에는, 앞서 진행했던 처리 작업을 다시 하십시오. 현재 진행한 작업이 이미 진행했던 작업에 영향을 미칠 수도 있습니다.

## 9.2 Region of Interest

이미지 ROI(Region of Interest) 기능을 통해 사용자는 영상의 전체 영역 중 필요로 하는 데이터를 포함한 국소 영역을 지정할 수 있습니다. 사용자는 전체 영역에서 일부 영역만을 필요로 할 때 그 영역을 ROI로 지정함으로써 전체 영역을 획득할 때와 동일한 품질의 영상을 보다 빠른 속도로 얻을 수 있습니다. 이때, Width 및 Height 파라미터를 작게 설정하면 허용 가능한 최대 frame rate가 증가합니다.

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 자동으로 센서의 Y 축 중앙에 ROI의 중심을 맞춥니다. 사용자는 Width와 Height 파라미터를 설정하여 ROI 크기를 변경할 수 있습니다.

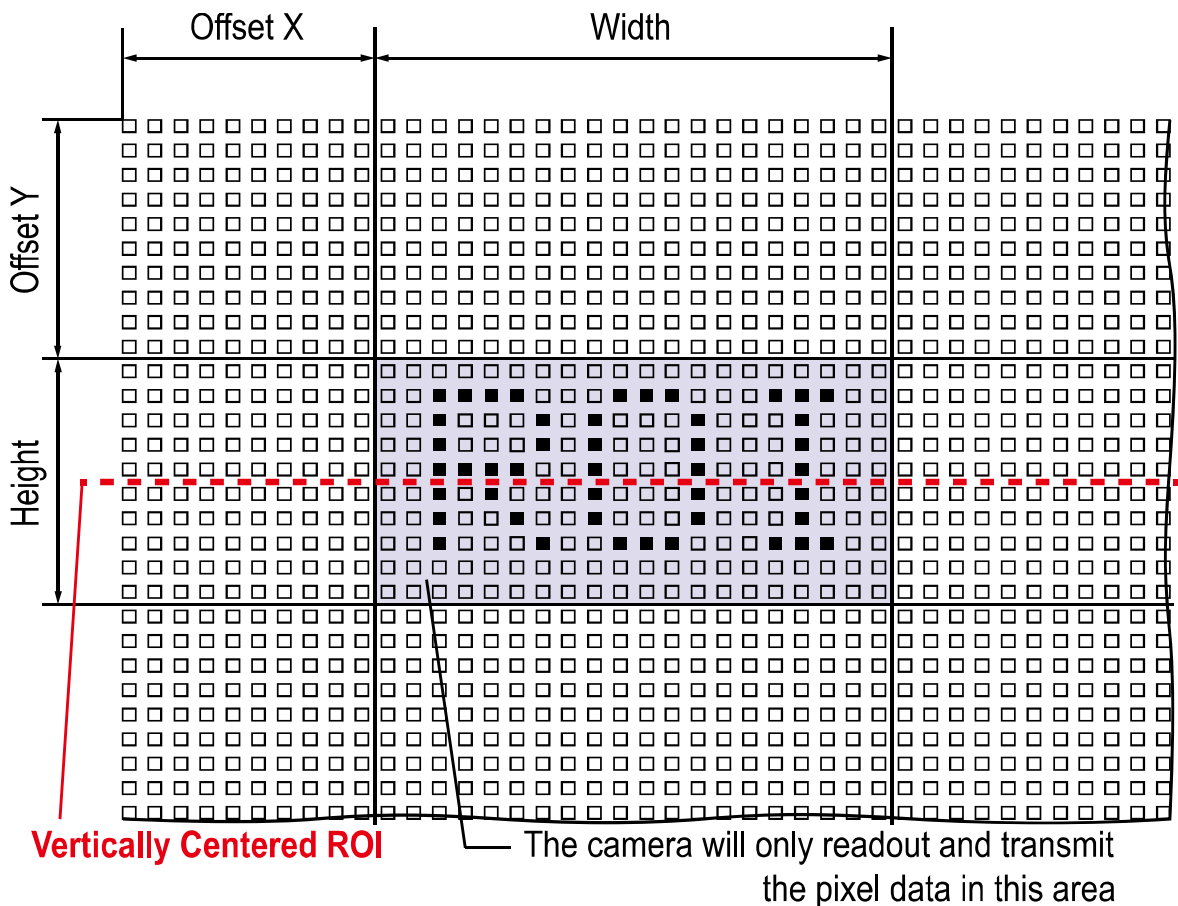


그림 9-2 Region of Interest

ROI 설정과 관련된 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters     | Value                     | 설명 |                              |
|--------------------|---------------------------|----|------------------------------|
| ImageFormatControl | SensorWidth <sup>a</sup>  | -  | 센서의 유효 폭                     |
|                    | SensorHeight <sup>a</sup> | -  | 센서의 유효 높이                    |
|                    | WidthMax                  | -  | 현재 설정에서 출력 가능한 최대 폭          |
|                    | HeightMax                 | -  | 현재 설정에서 출력 가능한 최대 높이         |
|                    | Width <sup>b</sup>        | -  | Image ROI의 폭 설정              |
|                    | Height <sup>b</sup>       | -  | Image ROI의 높이 설정             |
|                    | OffsetX <sup>c</sup>      | -  | Image ROI와 원점과의 수평 Offset 설정 |
|                    | OffsetY <sup>a</sup>      | -  | Image ROI와 원점과의 수직 Offset 확인 |

t: 이 표의 모든 파라미터는 pixel 단위

a: 사용자가 변경할 수 없는 값

b: ROI의 크기를 설정하는 사용자 메뉴

c: ROI의 원점 위치를 설정하는 사용자 메뉴

표 9-1 ROI 관련 XML 파라미터

사용자는 Image Format Control 범주의 Width와 Height 파라미터를 설정하여 ROI 크기를 변경할 수 있습니다. 그리고 Offset X와 Offset Y 파라미터를 설정하여 ROI의 원점 위치를 변경할 수 있습니다. 이 제품의 경우, 센서가 가진 특성 때문에 ROI 영역의 중심을 언제나 센서의 세로 중앙에 맞춥니다. 그러므로, Width 값과 Height 값을 필요한 ROI 크기로 설정하면, OffsetX 값과 OffsetY 값은 사용자가 설정하지 않아도 해당 ROI 영역이 이미지의 중심에 오도록 자동으로 바뀔 것입니다.

- VC-21MDF-M/C460I 카메라의 경우 Width 파라미터와 Height 파라미터 모두 32의 배수로 설정해야 합니다.

VC-21MDF-M/C460I 카메라에서 설정 가능한 최소 ROI Width 및 Height는 다음과 같습니다.

| Camera Model     | Minimum Width Settings | Minimum Height Settings |
|------------------|------------------------|-------------------------|
| VC-21MDF-M/C460I | 640                    | 32                      |

표 9-2 Minimum ROI Width and Height Settings

CoF의 채널을 변경할 때에는 획득할 영상의 Width에 맞게 프레임그래버의 LineWidth 값도 함께 변경해야 합니다. 이 작업을 위해 Stream Properties(VIS) 또는 Data Stream(eGrabber) 탭에서 설정할 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters          | Value | 설명  |
|-------------------------|-------|---|
| StreamControl LineWidth | -     | 프레임그래버가 인식하는 Width 값으로, 획득할 영상의 Width 값과 동일한 값으로 입력<br>(싱글 채널에서 10 비트를 사용할 경우에는 이 값을 영상 Width의 2배 값으로 입력) |

표 9-3 XML Parameters related to LineWidth

**ROI 변경하기**



이 제품의 경우, 싱글 채널인지 듀얼 채널인지에 따라 ROI를 변경하는 방법이 달라집니다. Width와 Height 값을 변경하려면 싱글 채널로 변경해야 원하는 ROI 값을 입력할 수 있습니다. 이 방법에 대해서는 6.4를 참고하십시오.

VC-21MDF-M/C460I 카메라에서 Horizontal 및 Vertical ROI의 변화에 따른 최대 프레임 속도는 다음과 같습니다. 아래 최대 프레임 속도는 8 bit일 경우이며, 10 bit에서 8 bit로 변경하면 대체로 속도는 20 % 정도 증가합니다. 그러나 센서의 최대 출력 속도에 도달했다면, 10 bit에서 8 bit로 변경해도 속도가 더이상 증가하지 않습니다.

| ROI Size (H × V) | CoF 싱글 채널   | CoF 듀얼 채널   |
|------------------|-------------|-------------|
| 640 × 32         | 17991.4 fps | 18370.0 fps |
| 5120 × 32        | 2766.8 fps  | 5360.6 fps  |
| 5120 × 1024      | 222.1 fps   | 443.2 fps   |
| 5120 × 2016      | 115.7 fps   | 231.1 fps   |
| 5120 × 3008      | 78.2 fps    | 156.3 fps   |
| 640 × 4096       | 454.9 fps   | 462.8 fps   |
| 1024 × 4096      | 285.7 fps   | 462.8 fps   |
| 2016 × 4096      | 146.2 fps   | 292.0 fps   |
| 3008 × 4096      | 98.1 fps    | 196.0 fps   |
| 4000 × 4096      | 73.9 fps    | 147.4 fps   |
| 5120 × 4096      | 57.7 fps    | 115.4 fps   |

표 9-4 VC-21MDF-M/C460I ROI 크기에 따른 최대 프레임 속도\_CXP-12×1



| ROI Size (H × V) | CoF 싱글 채널   | CoF 듀얼 채널   |
|------------------|-------------|-------------|
| 640 × 32         | 18370.0 fps | 18370.0 fps |
| 5120 × 32        | 5371.6 fps  | 10128.9 fps |
| 5120 × 1024      | 443.2 fps   | 880.4 fps   |
| 5120 × 2016      | 231.1 fps   | 293.7 fps   |
| 5120 × 3008      | 156.3 fps   | 293.7 fps   |
| 640 × 4096       | 462.8 fps   | 462.8 fps   |
| 1024 × 4096      | 462.8 fps   | 462.8 fps   |
| 2016 × 4096      | 292.0 fps   | 462.8 fps   |
| 3008 × 4096      | 196.0 fps   | 391.1 fps   |
| 4000 × 4096      | 147.4 fps   | 293.7 fps   |
| 5120 × 4096      | 115.4 fps   | 230.0 fps   |

표 9-5 VC-21MDF-M/C460i ROI 크기에 따른 최대 프레임 속도\_CXP-12×2

| ROI Size (H × V) | CoF 싱글 채널   | CoF 듀얼 채널   |
|------------------|-------------|-------------|
| 640 × 32         | 18370.0 fps | 18370.0 fps |
| 5120 × 32        | 10128.9 fps | 18242.1 fps |
| 5120 × 1024      | 880.4 fps   | 1744.0 fps  |
| 5120 × 2016      | 293.7 fps   | 293.7 fps   |
| 5120 × 3008      | 293.7 fps   | 293.7 fps   |
| 640 × 4096       | 462.8 fps   | 462.8 fps   |
| 1024 × 4096      | 462.8 fps   | 462.8 fps   |
| 2016 × 4096      | 462.8 fps   | 462.8 fps   |
| 3008 × 4096      | 391.1 fps   | 462.8 fps   |
| 4000 × 4096      | 293.7 fps   | 462.8 fps   |
| 5120 × 4096      | 230.0 fps   | 454.9 fps   |

표 9-6 VC-21MDF-M/C460i ROI 크기에 따른 최대 프레임 속도\_CXP-12×4

**Caution!**

ROI 모드를 사용할 경우 프레임그래버의 사양에 따라 적용 가능한 ROI 값(H × V)이 달라질 수 있습니다. 자세한 내용은 CoF 프레임그래버 사용 설명서를 참조하십시오.

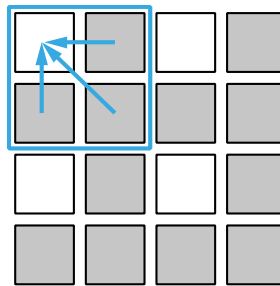
### 9.3 Binning

Binning은 인접한 픽셀의 값을 더해서 하나의 픽셀로 내보냄으로써 레벨 값은 증가시키고, 해상도는 감소시키는 효과를 갖습니다. Binning 기능 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters      | Value                 | 설명      |  |
|---------------------|-----------------------|---------|--|
| ImageFormat Control | BinningSelector       | Sensor  | Binning을 센서에 의해 아날로그로 적용 (Mono만 지원)  |
|                     |                       | Logic   | Binning을 로직에 의해 디지털로 적용  |
|                     | BinningHorizontalMode | Sum     | Binning Horizontal 설정 값만큼 인접한 픽셀의 값을 더해서 하나의 픽셀 값으로 내보내기                                     |
|                     |                       | Average | Binning Horizontal 설정 값만큼 인접한 픽셀의 값을 더한 다음, 더한 픽셀 수로 나뉘서 하나의 픽셀 값으로 내보내기 (Logic Binning만 지원) |
|                     | BinningHorizontal     | 1×, 2×  | 수평 방향으로 더할 픽셀 수  |
|                     | BinningVerticalMode   | Sum     | Binning Vertical 설정 값만큼 인접한 픽셀의 값을 더해서 하나의 픽셀 값으로 내보내기                                       |
|                     |                       | Average | Binning Vertical 설정 값만큼 인접한 픽셀의 값을 더한 다음, 더한 픽셀 수로 나뉘서 하나의 픽셀 값으로 내보내기 (Logic Binning만 지원)   |
|                     | BinningVertical       | 1×, 2×  | 수직 방향으로 더할 픽셀 수  |

표 9-7 XML Parameters related to Binning

예를 들어, 2 × 2 Binning을 설정할 경우 카메라의 해상도가 1/4로 줄어들게 됩니다. Binning Mode를 Sum으로 설정하면 영상은 가로 및 세로 크기가 1/2로 축소되지만, 밝기가 4배 증가합니다. Binning Mode를 Average로 설정하면 영상은 가로 및 세로 크기가 1/2로 축소되지만 기본 영상과 밝기 차이가 없습니다. XML 파라미터 중 현재 출력 가능한 최대 해상도 값을 나타내는 Width Max 및 Height Max는 Binning 설정에 따라 자동으로 업데이트됩니다. 또한 Width, Height, Offset X 및 Offset Y 파라미터도 Binning 설정에 따라 자동으로 업데이트되고, Width 및 Height 파라미터를 통해 현재 카메라의 해상도를 확인할 수 있습니다.



## 2 × 2 Binning

그림 9-3 2 × 2 Binning



### Note:

컬러 모드의 경우, 인접한 픽셀 중 동일한 색상의 픽셀끼리의 값을 더해서 하나의 픽셀로 내보내는 방식으로 Binning이 수행됩니다.

### 9.4 CoF Link Sharing Control

VC-21MDF-M/C460I 카메라를 사용하려면 CoF 인터페이스의 CXP-12 속도를 지원하는 프레임그래버를 연결해야 합니다. CoF 인터페이스를 이용하면 카메라와 CoF를 지원하는 프레임그래버를 광섬유 케이블을 사용하여 간편하게 연결해서 케이블당 최대 20 Gbps로 데이터를 전송할 수 있습니다. VP-288MX2-M15K 카메라는 하나의 Master 연결에 최대 1개의 확장 연결로 링크를 구성할 수 있습니다. 그리고 CoF 채널 하나만 연결해도 CXP-12를 네 개까지 사용할 수 있습니다. CoaXPress-over-Fiber 표준에 따라서 자동 링크 탐지(Plug and Play) 메커니즘을 지원하기 때문에 카메라에서 CoF 프레임그래버로의 연결을 정확하게 감지할 수 있습니다.

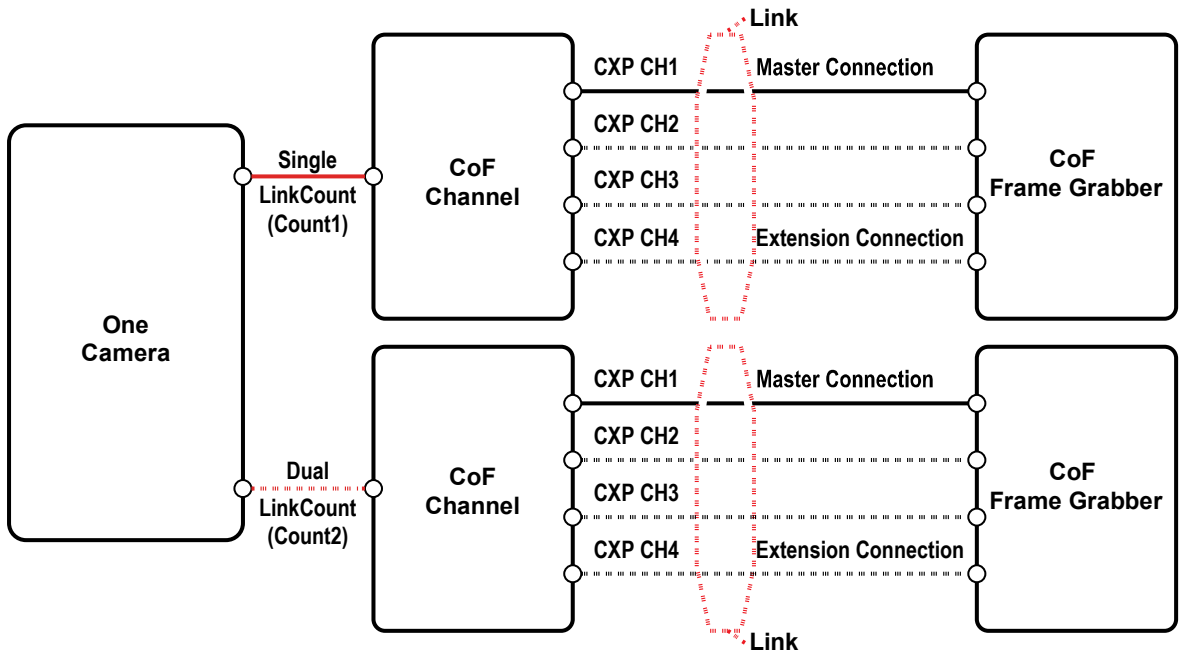


그림 9-4 CoF and CXP Link Configuration

카메라와 CoF 프레임그래버 사이의 Link 구성 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters                    | Value     | 설명  |
|-----------------------------------|-----------|---|
| LinkSharingControl                | -         | CoF와 관련한 연결을 설정   |
| LinkCount                         | Count1    | CoF 싱글 채널 모드로 설정  |
|                                   | Count2    | CoF 듀얼 채널 모드로 설정  |
| LinkSharingEnable                 | Read Only | 싱글 채널, 듀얼 채널을 각각 False, True로 표시  |
| LinkSharingHorizontal StripeCount | Count0    | CoF 싱글 채널 모드로 설정  |
|                                   | Count2    | CoF 듀얼 채널 모드로 설정  |
| CxpLinkConfiguration Preferred    | Read Only | 카메라 탐색 시 카메라와 Host(프레임그래버)와의 링크 구성에 사용할 bit rate 및 연결 개수를 표시<br>User Set Save 실행 시 현재 CxpLinkConfiguration 값을 CxpLinkConfiguration Preferred 값으로 저장 |
| CxpLinkConfiguration              | CXP6_X1   | 카메라와 Host 사이의 bit rate 및 연결 개수를 설정<br>예) CXP12_X4: CXP12 속도(12.5 Gbps)를 사용하는 4개의 연결 구성  |
|                                   | CXP6_X2   |   |
|                                   | CXP6_X4   |   |
|                                   | CXP10_X1  |   |
|                                   | CXP10_X2  |   |
|                                   | CXP10_X4  |   |
|                                   | CXP12_X1  |   |
|                                   | CXP12_X2  |   |
| CXP12_X4                          |           |   |

표 9-8 XML Parameters related to CoF Link Configuration

### 9.5 Pixel Format

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 내부적으로 영상 데이터를 10 bit 단위로 처리합니다. Pixel Format 파라미터를 사용하여 영상 데이터의 Pixel Format(8 bit나 10 bit)을 결정할 수 있습니다. 예를 들어 카메라에서 10 bit를 사용하도록 설정하면, 원본 데이터에서 하위 2 bit는 버려집니다.

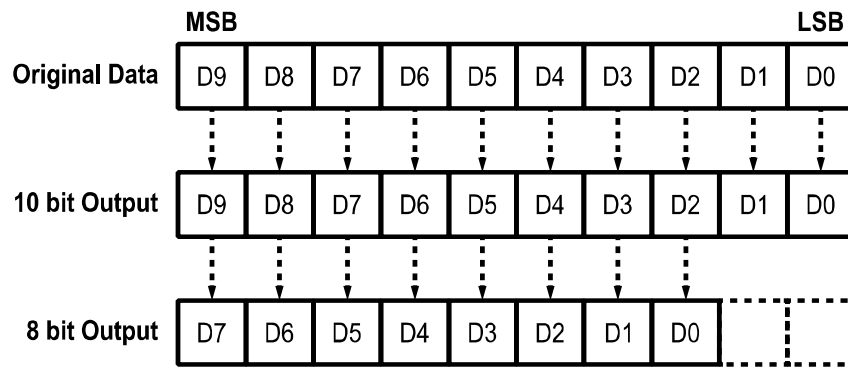


그림 9-5 VC-21MDF-M/C460I Pixel Format

Pixel Format 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameter                  | 설명                     |
|--------------------------------|------------------------|
| ImageFormatControl PixelFormat | 지원 가능한 Pixel Format 설정 |

표 9-9 Pixel Format 관련 XML 파라미터

컬러 및 모노 센서가 지원하는 Pixel Format은 다음과 같습니다.

| Mono Sensor | Color Sensor |
|-------------|--------------|
| Mono 8      | Mono 8       |
| Mono 10     | Mono 10      |
|             | Bayer GB 8   |
|             | Bayer GB 10  |

표 9-10 Pixel Format Values

## 9.6 Device Tap Geometry

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 다음 2가지의 Device Tap Geometry 방식을 지원합니다.

- Geometry\_1X\_1Y
- Geometry\_1X\_2YE

이 기능과 관련한 다음과 같은 요소를 고려하여 사용자에게 맞는 방식을 선택하여 작업하십시오.

- W: Width, H: Height
- X Start: 첫 번째 픽셀 열의 X 좌표
- Y Start: 첫 번째 픽셀 행인 경우 Y 좌표
- X End: 마지막 픽셀 열의 X 좌표
- Y End: 마지막 픽셀 행의 Y 좌표
- X Step: 연속적인 픽셀 열 사이의 X 좌표 차이  
X 좌표가 행을 따라 증가할 때 X 단계는 양수, 그렇지 않으면 음수
- Y Step: 연속적인 픽셀 행 간의 Y 좌표 차이  
Y 좌표가 줄 끝에서 증가할 때 Y 단계는 양수, 그렇지 않으면 음수

| Geometry Name | X Start | X End | Step X | Y Start | Y End | Step Y |
|---------------|---------|-------|--------|---------|-------|--------|
| 1X_1Y         | 1       | W     | 1      | 1       | H     | 1      |
| 1X_2YE        | Tap 1   | 1     | W      | 1       | H/2   | 1      |
|               | Tap 2   | 1     | W      | H       | H/2+1 | -1     |

표 9-11 Tap Geometry 관련 요소

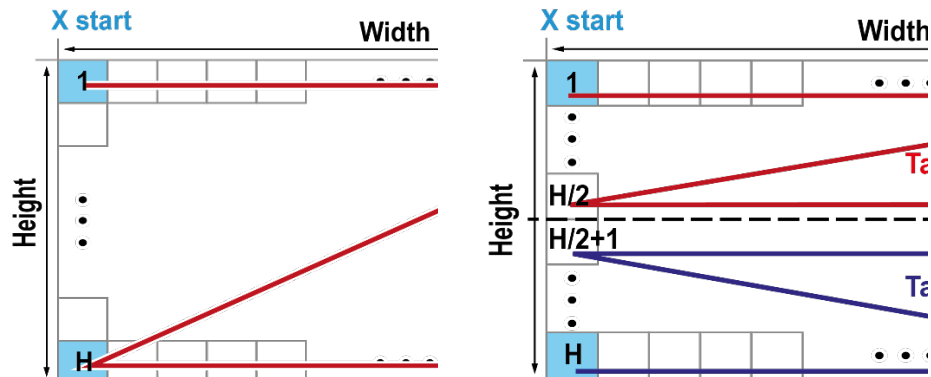


그림 9-6 1X\_1Y(왼쪽)와 1X\_2YE(오른쪽)의 동작 방식

이 Device Tap Geometry 관련 설정은 카메라가 아니라 프레임그래버에서 지원하는 Geometry XML 파라미터를 사용해야 합니다. VIS에서는 Stream Properties 탭에서, eGrabber에서는 Data Stream 탭에서 다음 파라미터들을 사용하십시오.

| XML Parameters |                    | Value           | 설명  |
|----------------|--------------------|-----------------|---|
| Stream Control | Stripe Arrangement | Geometry_1X_1Y  | 듀얼 채널용, 위에서 아래 방향으로 진행                                    |
|                |                    | Geometry_1X_2YE | 싱글 채널용, 2개의 탭은 2개의 프레임그래버를 의미하며, 각각 위-아래 방향과 아래-위 방향으로 진행 |

표 9-12 XML Parameters related to Geometry



### 9.7 데이터 ROI (컬러 카메라)

컬러 카메라에서 제공하는 Balance White Auto 기능은 데이터 ROI(Region of Interest)의 픽셀 데이터를 사용하여 파라미터 값을 조절합니다.

데이터 ROI 설정을 위한 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters |                 | Value            | 설명  |
|----------------|-----------------|------------------|---|
| DataRoiControl | DataRoiSelector | BalanceWhiteAuto | Balance White Auto에 사용할 데이터 ROI 선택 (컬러 카메라만 지원) |
|                | DataRoiOffsetX  | -                | 데이터 ROI 시작 지점의 X 좌표                             |
|                | DataRoiOffsetY  | -                | 데이터 ROI 시작 지점의 Y 좌표                             |
|                | DataRoiWidth    | 32 - 5120        | 데이터 ROI 폭                                       |
|                | DataRoiHeight   | 2 - 4096         | 데이터 ROI 높이                                      |

표 9-13 데이터 ROI 관련 XML 파라미터

이미지 ROI 및 데이터 ROI를 동시에 사용하는 경우에는 설정한 데이터 ROI와 이미지 ROI의 중첩되는 영역의 픽셀 데이터만 유효합니다. 유효 영역은 아래 그림과 같이 결정됩니다.

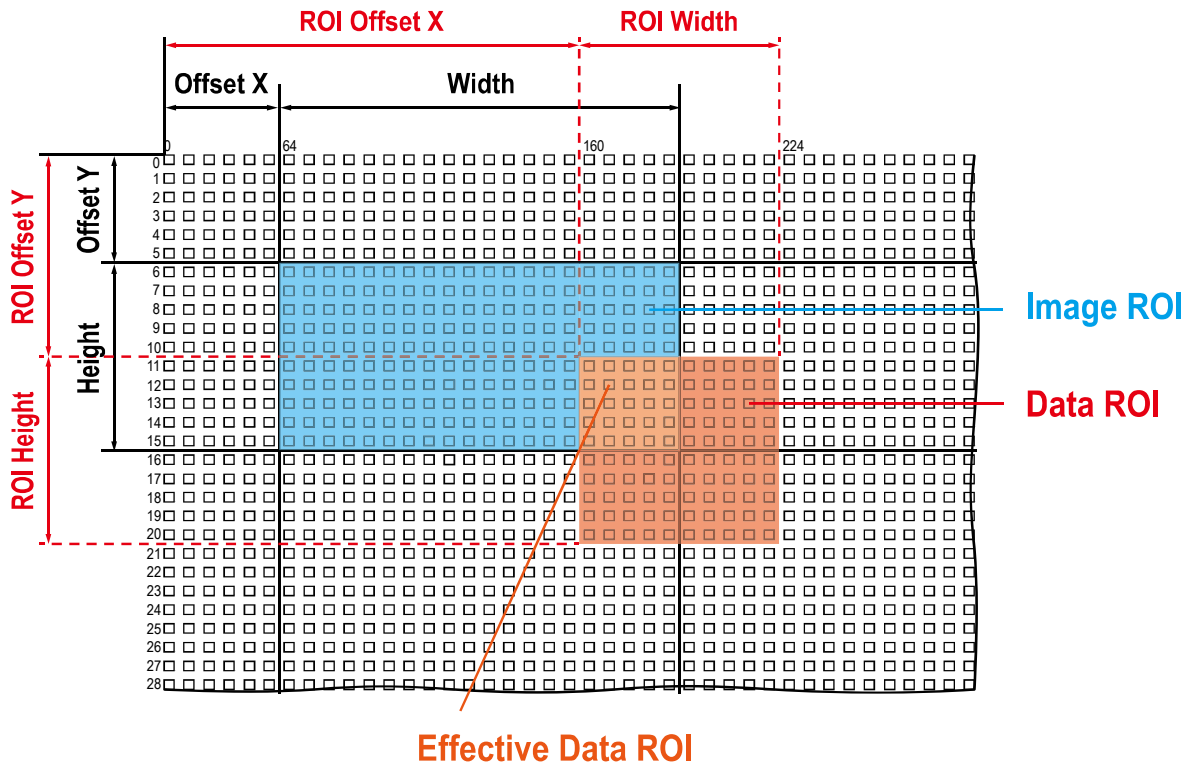


그림 9-7 유효 데이터 ROI

## 9.8 White Balance (컬러 카메라)

컬러 카메라에서는 카메라에서 전송한 영상의 컬러 밸런스를 조정할 수 있는 White Balance 기능을 사용할 수 있습니다. VC-21MDF-M/C460I 카메라에서 사용된 White Balance 기능은 Red, Green 및 Blue의 강도(intensity)를 개별적으로 조정할 수 있습니다. Balance Ratio 파라미터를 사용하여 각 색상의 강도를 설정할 수 있습니다. Balance Ratio 값은 1.0부터 4.0까지 설정 가능합니다. Balance Ratio 파라미터를 1.0으로 설정한 경우 해당 색상의 강도는 White Balance 메커니즘으로부터 영향을 받지 않습니다. Balance Ratio 파라미터를 1.0보다 큰 값으로 설정하면 해당 색상의 강도는 Balance Ratio 값에 비례해서 증가합니다. 예를 들어, Balance Ratio 파라미터를 1.5로 설정하면 해당 색상의 강도는 50% 증가합니다.

White Balance 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters |                      | Value       | 설명                           |
|----------------|----------------------|-------------|------------------------------|
| AnalogControl  | BalanceRatioSelector | Red         | Red 픽셀에 Balance Ratio 값 적용   |
|                |                      | Green       | Green 픽셀에 Balance Ratio 값 적용 |
|                |                      | Blue        | Blue 픽셀에 Balance Ratio 값 적용  |
|                | BalanceRatio         | ×1.0 ~ ×4.0 | 선택한 색상의 강도를 설정               |

표 9-14 White Balance 관련 XML 파라미터

### 9.8.1 Balance White Auto

컬러 카메라에서는 Balance White Auto 기능을 사용할 수 있습니다. GreyWorld 알고리즘에 따라 컬러 카메라에서 획득한 영상의 White Balance를 조절합니다. Balance White Auto 기능을 수행하기 전에 데이터 ROI 영역을 설정해야 합니다. 데이터 ROI를 설정하지 않으면 Balance White Auto 기능은 이미지 ROI 내의 픽셀 데이터를 사용하여 White Balance를 조절합니다. Balance White Auto 파라미터를 Once로 설정하면 Green을 기준으로 Red 및 Blue의 Balance Ratio를 상대적인 값으로 조절하여 White Balance를 맞춥니다.

Balance White Auto 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameter |                   | Value | 설명                           |
|---------------|-------------------|-------|------------------------------|
| AnalogControl | BalanceWhite Auto | Off   | Balance White Auto 기능 Off    |
|               |                   | Once  | White Balance 조정 1회 수행 후 Off |

표 9-15 Balance White Auto 관련 XML 파라미터

## 9.9 Gain 및 Black Level

Gain 파라미터 값이 증가하면 영상의 모든 픽셀 값을 증가시킬 수 있습니다. 이로 인해 센서에서 출력하는 값보다 높은 Grey 값을 카메라에서 출력할 수 있습니다.

1. Gain Selector 파라미터를 사용하여 원하는 Gain Control(Analog All, Digital All)을 선택합니다.
2. Gain 파라미터를 원하는 값으로 설정합니다.

Black Level 파라미터를 조절하여 카메라에서 출력하는 픽셀 값에 설정 값만큼 offset을 추가할 수 있습니다.

1. Black Level Selector 파라미터를 사용하여 원하는 Black Level Control(Digital All만 지원)을 선택합니다.
2. Black Level 파라미터를 원하는 값으로 설정합니다.

Gain 및 Black Level 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters     | Value        | 설명                     |
|--------------------|--------------|------------------------|
| Analog Control     | GainSelector | Analog All             |
|                    |              | Digital All            |
| Gain               |              | 1.0×, 1.3×, 2.0×, 4.2× |
|                    |              | 1.0×, 1.4×, 2.0×, 3.0× |
|                    |              | 1.0× ~ 32.0×           |
| BlackLevelSelector | DigitalAll   |                        |
| BlackLevel         |              | 8 bit: 0 ~ 15.93       |
|                    |              | 10 bit: 0 ~ 63.75      |
|                    |              | 12 bit: 0 ~ 255.00     |

표 9-16 Gain과 Black Level 관련 XML 파라미터

## 9.10 Defective Pixel Correction

CMOS 센서에는 빛에 정상적으로 반응하지 못하는 Defect Pixel이 존재할 수 있습니다. 이는 출력 영상의 품질을 떨어뜨리므로 보정이 필요합니다. 각 카메라에 사용된 CMOS 센서의 Defect Pixel 정보는 출하 단계에서 카메라에 입력됩니다. 사용자가 Defect Pixel 정보를 추가하려는 경우, 새로운 Defect Pixel의 좌표 값을 카메라에 입력해야 합니다. 자세한 방법은 Appendix A를 참조하십시오.

### 9.10.1 보정 방법

Defect Pixel의 보정 값은 같은 라인 상에 인접한 유효 픽셀 값을 기반으로 계산됩니다.

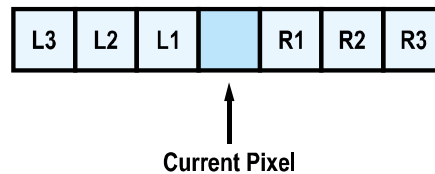


그림 9-8 보정할 Defect Pixel의 위치

위 그림과 같이 값을 보정해야 할 Defect Pixel인 Current Pixel이 있을 때, 이 픽셀의 보정 값은 주위 픽셀이 Defect Pixel인지 아닌지에 따라 아래 표와 같이 구해집니다.

| 인접 Defect Pixel    | Current Pixel의 보정값 |
|--------------------|--------------------|
| 없음                 | $(L1 + R1) / 2$    |
| L1                 | R1                 |
| R1                 | L1                 |
| L1, R1             | $(L2 + R2) / 2$    |
| L1, R1, R2         | L2                 |
| L2, L1, R1         | R2                 |
| L2, L1, R1, R2     | $(L3 + R3) / 2$    |
| L2, L1, R1, R2, R3 | L3                 |
| L3, L2, L1, R1, R2 | R3                 |

표 9-17 Defect Pixel 보정값 계산

## 9.11 Dark Signal Non-uniformity Correction

이론적으로 완전히 어두운 환경에서 디지털 카메라로 영상을 획득하면 영상의 모든 픽셀 값은 거의 '0(zero)'이거나 모두 같아야 합니다. 하지만 센서 내의 각 픽셀은 빛에 반응하는 정도가 다를 수 있기 때문에 실제로 어두운 환경에서 영상을 획득하면 카메라에서 출력되는 각 픽셀 값은 다를 수 있습니다. 이러한 차이를 DSNU(Dark Signal Non-Uniformity)라고 하고, VC-21MDF-M/C460I 카메라는 이러한 DSNU를 보정할 수 있는 기능을 제공합니다.

DSNU 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters |                  | Value                      | 설명   |
|----------------|------------------|----------------------------|--|
| DSNU           | DSNUDataSelector | Default                    | DSNU 데이터를 생성하거나 저장, 또는 불러올 비휘발성 메모리 영역을 선택   |
|                |                  | Space1 - 7                 | DSNU 데이터를 저장하거나 불러올 비휘발성 메모리 영역을 사용자 설정 영역으로 설정  |
|                | DSNUDataGenerate | -                          | 현재 카메라 설정 값에 대해 DSNU 데이터 생성  |
|                | DSNUDataSave     | -                          | 생성한 DSNU 데이터를 비휘발성 메모리에 저장:<br><b>DSNUDataGenerate</b> 로 생성한 데이터는 휘발성 메모리에 저장되므로 카메라의 전원을 껐다 켜 후 해당 데이터를 사용하려면 비휘발성 메모리에 저장해야 합니다. |
|                | DSNUDataLoad     | -                          | 비휘발성 메모리에 저장되어 있는 DSNU 데이터를 휘발성 메모리로 불러오기  |
|                | DSNUDataDefault  | Default                    | 초기값으로 사용할 DSNU 데이터의 영역을 Default 값에 저장되어 있는 데이터로 선택   |
| Space1 - 7     |                  | 초기값으로 사용할 DSNU 데이터의 영역을 선택 |  |

표 9-18 DSNU 관련 XML 파라미터

### 9.11.1 사용자 DSNU 보정 값 생성 및 저장

사용자가 실제 사용 환경에 맞게 DSNU 보정 값을 생성하고 저장하려면, 아래 절차를 따릅니다.

---

**Note:**



- 최적화된 DSNU 데이터를 생성하려면, 카메라의 전원을 켜 후 카메라의 하우징 온도가 안정화된 이후에 DSNU 데이터를 생성하십시오.
  - DSNU 데이터를 생성하기 전에 FFC 기능은 Off로 설정하십시오.
- 

1. 최적화된 DSNU 보정 값을 얻으려면, 실제 사용 환경과 동일하게 ROI를 설정하십시오.
2. 카메라 렌즈를 덮거나 렌즈의 조리개를 닫고, 암실 등과 같은 완전히 어두운 환경에서 영상을 획득하도록 합니다.
3. 카메라를 Free-Run 모드로 설정하여 영상 획득을 시작합니다.
4. DSNU Data Generate 명령을 실행하여 현재 카메라 설정 값에 따른 DSNU 데이터를 생성합니다.
5. 생성한 DSNU 보정 값은 활성화되고, 카메라의 휘발성 메모리에 저장됩니다.
6. 생성한 DSNU 보정 값을 카메라의 Flash(비휘발성) 메모리에 저장하려면 DSNU Data Selector 파라미터를 사용하여 저장할 영역을 지정한 다음 DSNU Data Save 명령을 실행합니다. 이 경우 해당 메모리에 저장된 DSNU 값을 덮어쓰게 됩니다.

생성한 DSNU 보정 값을 무시하고 Flash 메모리에 있는 기존 값을 불러오려면 DSNU Data Selector 파라미터를 사용하여 불러올 DSNU 데이터가 저장된 영역을 지정한 다음 DSNU Data Load 명령을 실행합니다.

## 9.12 Photo Response Non-uniformity Correction

이론적으로 밝은 환경에서 라인 스캔 카메라로 균일하게 밝은 대상을 영상으로 획득하면 영상의 모든 픽셀 값은 거의 최대 Grey 값이거나 모두 같아야 합니다. 하지만 센서 내 각 픽셀의 작은 성능 차이, 렌즈 및 조명의 변화 등으로 인해 카메라에서 출력되는 각 픽셀 값은 다를 수 있습니다. 이러한 차이를 PRNU(Photo Response Non-uniformity)라고 하고, VC-21MDF-M/C460I 카메라는 이러한 PRNU를 보정할 수 있는 기능을 제공합니다.

PRNU 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters | Value            | 설명         |   |
|----------------|------------------|------------|---|
| PRNU           | PRNUDataSelector | Default    | PRNU 데이터를 생성하거나 저장, 또는 불러올 비휘발성 메모리 영역을 선택  |
|                |                  | Space1 - 7 | PRNU 데이터를 저장하거나 불러올 비휘발성 메모리 영역을 사용자 설정 영역으로 설정   |
|                | PRNUDataGenerate | -          | 현재 카메라 설정 값에 대해 PRNU 데이터 생성   |
|                | PRNUDataSave     | -          | 생성한 PRNU 데이터를 비휘발성 메모리에 저장:<br><b>PRNUDataGenerate</b> 로 생성한 데이터는 휘발성 메모리에 저장되기 때문에 카메라의 전원을 켜다 켜 후 해당 데이터를 사용하려면 비휘발성 메모리에 저장해야 합니다. |
|                | PRNUDataLoad     | -          | 비휘발성 메모리에 저장되어 있는 PRNU 데이터를 휘발성 메모리로 불러오기   |
|                | PRNUDataDefault  | Default    | 초기값으로 사용할 PRNU 데이터의 영역을 비휘발성 메모리 영역으로 선택  |
|                |                  | Space1 - 7 | 초기값으로 사용할 PRNU 데이터의 영역을 선택  |

표 9-19 PRNU 관련 XML 파라미터

### 9.12.1 사용자 PRNU 보정 값 생성 및 저장

사용자가 실제 사용 환경에 맞게 PRNU 보정 값을 생성하고 저장하려면, 아래 절차를 따릅니다.



**Note:**

최적화된 PRNU 데이터를 생성하려면

- DSNU 보정 값을 먼저 생성한 다음 PRNU 보정 값을 생성하십시오.
- PRNU 데이터를 생성하기 전에 FFC 기능은 Off로 설정하십시오.
- 균일한 광원에서 회색 참조 영상(grey reference image)을 획득해야 합니다. 균일한 조명을 전달할 수 있는 고품질의 광원을 사용하십시오. 일반적인 광원은 부적절할 수 있습니다.

Default 영역에 저장된 PRNU 보정 값은 일반적인 상황에 최적화된 값이고, 대부분의 경우에 최적의 카메라 성능을 보여줍니다. 이 값을 사용하는 것을 권장합니다.

1. 사용자 환경에 맞는 PRNU 보정 값을 생성하려면, 실제 사용 환경과 동일하게 ROI를 설정하십시오. 균일한 광원 환경을 구축하기 어려운 경우 Default PRNU 보정 값을 사용하는 것이 좋습니다.
2. 렌즈를 장착하지 않은 상태에서 균일한 광원(예: backlight)을 관측 시야 내에 놓습니다. 실제 사용 환경에 맞게 카메라를 설정합니다. 이때, 영상의 디지털 출력 레벨이 150 - 200(Gain: 1.00 at 8 bit) 사이의 값이 되도록 하는 것이 좋습니다.
3. 카메라를 Free-Run 모드로 설정하여 영상 획득을 시작합니다.
4. PRNU Data Generate 명령을 실행하여 현재 카메라 설정 값에 따른 PRNU 데이터를 생성합니다.
5. 생성한 PRNU 보정 값은 활성화되고, 카메라의 휘발성 메모리에 저장됩니다.
6. 생성한 PRNU 보정 값을 카메라의 Flash(비휘발성) 메모리에 저장하려면 PRNU Data Selector 파라미터를 사용하여 저장할 영역을 지정한 다음 PRNU Data Save 명령을 실행합니다. 이 경우 해당 메모리에 저장된 PRNU 값을 덮어쓰게 됩니다.

생성한 PRNU 보정 값을 무시하고 Flash 메모리에 있는 기존 값을 불러오려면 PRNU Data Selector 파라미터를 사용하여 불러올 PRNU 데이터가 저장된 영역을 지정한 다음 PRNU Data Load 명령을 실행합니다.



## 9.13 Flat Field Correction

Flat Field Correction은 조명과 같은 외부 환경에 의해 영상의 배경이 고르지 않을 때 이를 보정하여 전체적으로 배경 값이 일정한 영상을 얻도록 하는 기능입니다. Flat Field 보정 기능을 간략화하면 아래의 식과 같이 나타낼 수 있습니다.

$$IC = IR / IF$$

IC: 보정된 영상의 레벨 값  
 IR: 원본 영상의 레벨 값  
 IF: Flat Field 데이터의 레벨 값

실제 사용 조건에서 다음 절차에 따라서 Flat Field 보정 데이터를 생성한 후 카메라의 비휘발성 메모리에 저장합니다.

1. Flat Field Data Generate 파라미터를 실행합니다.

Flat Field Data Generate 파라미터를 실행한 후 한 장의 영상을 획득하면 축소된 Flat Field 보정 데이터를 생성합니다.

2. Flat Field Data Selector 파라미터를 사용하여 생성한 Flat Field 보정 데이터를 저장할 위치를 선택합니다.

3. Flat Field Data Save 파라미터를 실행하여 생성한 Flat Field 데이터를 비휘발성 메모리에 저장합니다. 축소된 Flat Field 데이터는 보정에 사용될 때, 그림 9-10과 같이 Bilinear Interpolation으로 확대된 후 적용됩니다.

생성한 Flat Field 보정 데이터를 무시하고 이전 Flat Field 보정 데이터를 사용하려면, Flat Field Data Save 파라미터를 실행하기 전에 Flat Field Data Load 파라미터를 실행합니다.

4. Flat Field Correction 파라미터를 On으로 설정하면 Flat Field 데이터를 카메라에 적용합니다.



### Caution!

- Flat Field 데이터를 생성하기 전에 Defective Pixel Correction 기능을 먼저 설정하는 것이 좋습니다.
- Flat Field Data Generate 파라미터를 실행하기 전에 다음과 같이 카메라를 설정해야 합니다.  
 OffsetX, Y: 0  
 Width, Height: 최대값
- 한 장의 영상을 획득할 수 있도록 Acquisition Start 명령을 실행한 후 카메라를 free-run으로 작동하거나, 트리거 신호를 카메라에 공급해야 합니다.

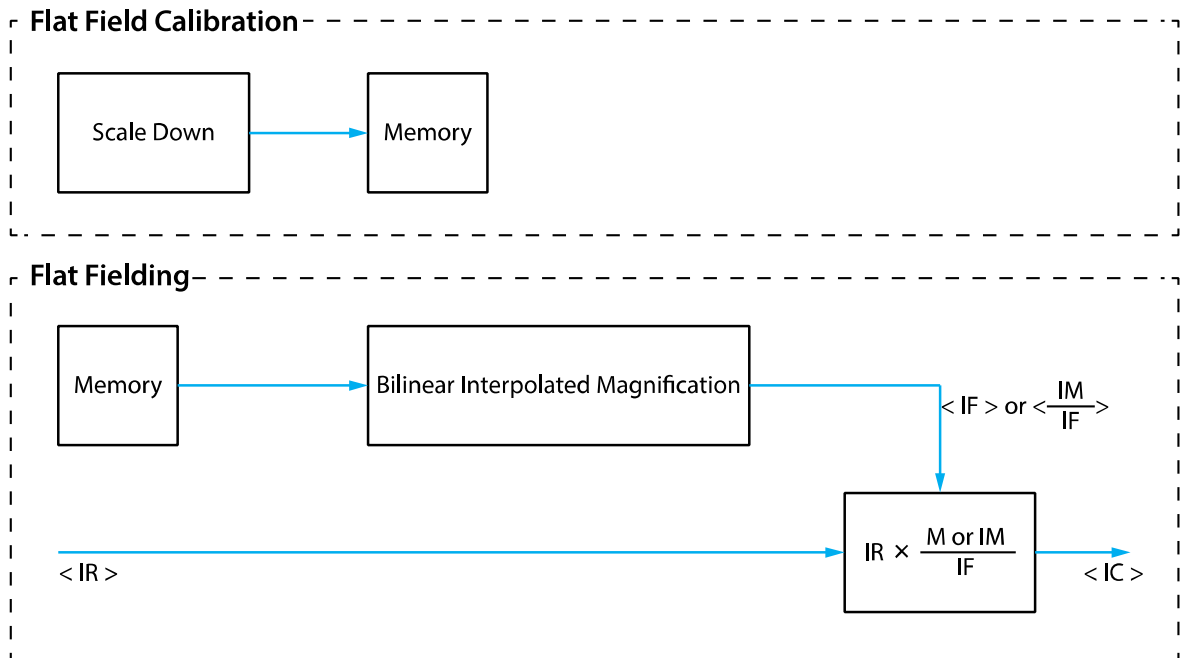


그림 9-9 Flat Field 데이터의 생성과 적용

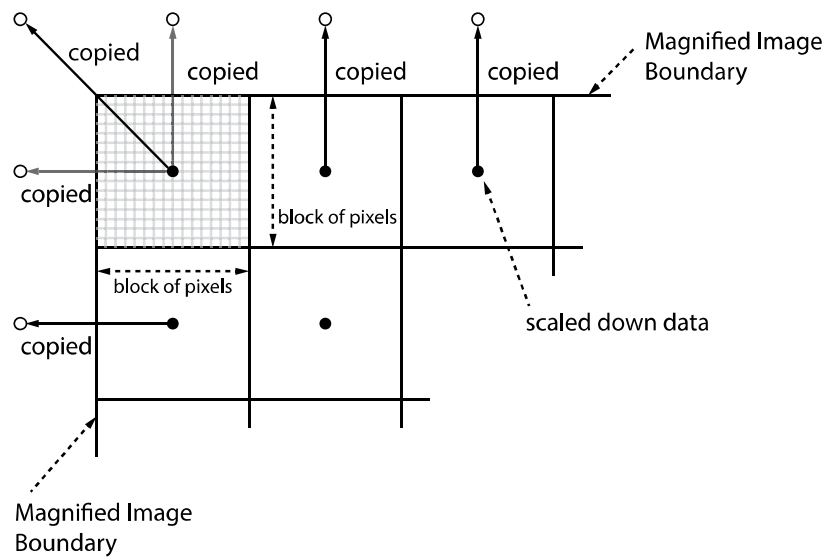


그림 9-10 Bilinear Interpolated Magnification

Flat Field Correction 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters   |                       | Value            | 설명   |
|------------------|-----------------------|------------------|--|
| FlatFieldControl | FlatFieldCorrection   | Off              | Flat Field Correction 기능 해제  |
|                  |                       | On               | Flat Field Correction 기능 설정  |
|                  | FlatFieldDataSelector | Space0 ~ Space15 | Flat Field 데이터를 생성하거나 저장, 또는 불러올 영역을 선택<br>Space0~Space15: 사용자 설정 영역   |
|                  | FlatFieldDataGenerate | -                | Flat Field 데이터 생성  |
|                  | FlatFieldDataSave     | -                | 생성한 Flat Field 보정 데이터를 비휘발성 메모리에 저장:<br>FlatFieldDataGenerate로 생성한 데이터는 휘발성 메모리에 저장되기 때문에 카메라의 전원을 껐다 켜 후 해당 데이터를 다시 사용하려면 비휘발성 메모리에 저장해야 합니다. |
|                  | FlatFieldDataLoad     | -                | 비휘발성 메모리에 저장되어 있는 Flat Field 데이터를 휘발성 메모리로 불러오기  |
|                  | FlatFieldDataDefault  | Space0 ~ Space15 | 초기값으로 사용할 Flat Field 데이터의 영역을 선택<br>Space0~Space15: 사용자 설정 영역  |

표 9-20 Flat Field Correction 관련 XML 파라미터

### 9.13.1 Flat Field Data Selector

앞에서 설명한 바와 같이 생성한 Flat Field 보정 데이터는 카메라의 휘발성 메모리에 저장되어 있고, 이 데이터는 카메라의 전원을 껐다 켜면 손실됩니다. 카메라의 전원을 껐다 켜 후에도 생성한 Flat Field 보정 데이터를 사용하려면 카메라의 비휘발성 메모리에 저장해야 합니다. VC-21MDF-M/C460I 카메라는 Flat Field 보정 데이터를 저장하거나 불러올 수 있는 16개의 비휘발성 메모리 영역을 제공합니다. Flat Field Data Selector 파라미터를 사용하여 원하는 영역을 선택할 수 있습니다.

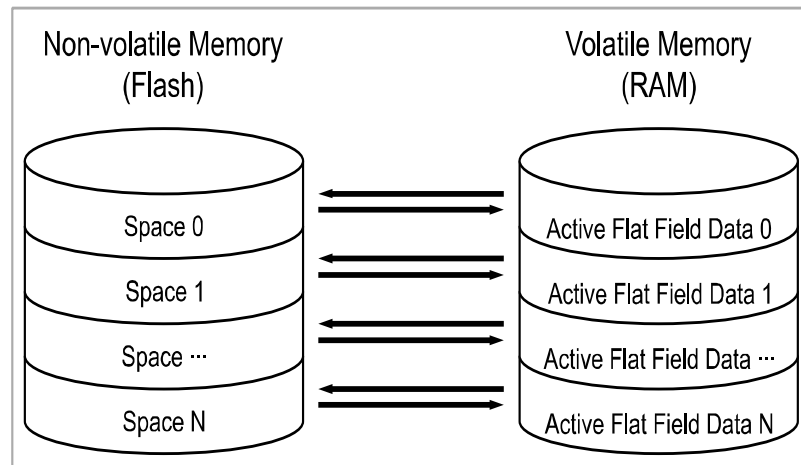


그림 9-11 Flat Field Data Selector

#### Flat Field 데이터 저장하기

현재 활성화된 Flat Field 데이터를 카메라 Flash 메모리의 지정된 영역에 저장하려면, 다음 절차를 따르십시오.

1. Flat Field Data Selector 파라미터를 사용하여 현재 활성화된 Flat Field 데이터를 저장할 영역을 지정합니다.
2. Flat Field Data Save 파라미터를 실행하여 활성화된 Flat Field 보정 데이터를 지정한 영역에 저장합니다.

## Flat Field 보정 데이터 불러오기

Flat Field 보정 데이터를 카메라의 비휘발성 메모리에 저장한 경우 카메라의 활성 Flat Field 보정 데이터 영역으로 불러올 수 있습니다.

1. Flat Field Data Selector 파라미터를 사용하여 카메라의 활성 Flat Field 보정 데이터 영역으로 불러올 Flat Field 보정 데이터가 저장된 영역을 지정합니다.
2. Flat Field Data Load 파라미터를 실행하여 선택한 Flat Field 보정 데이터를 활성 Flat Field 보정 데이터 영역으로 불러옵니다.

## 9.14 Timestamp

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 타임스탬프 기능을 제공합니다.

Timestamp 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters          | 설명                         |
|-------------------------|----------------------------|
| DeviceControl Timestamp | 사용하는 장치의 현재 타임스탬프 값을 표시    |
| TimestampIncrement      | 타임스탬프의 증가치를 표시             |
| TimestampReset          | 타임스탬프를 0으로 바꾸고 새로 측정 시작    |
| TimestampResetValue     | 타임스탬프를 0으로 리셋할 타이밍을 수치로 지정 |
| TimestampLatch          | 현재 타임스탬프 수치를 고정시키기         |
| TimestampLatchValue     | 타임스탬프 수치를 리셋하기 전의 수치 표시    |

표 9-21 Timestamp 관련 XML 파라미터

## 9.15 Event Control

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 이벤트 알림 기능을 제공합니다. 이벤트 알림 기능을 사용하면, 카메라는 특정 상황이 발생했을 때 이벤트를 생성하고 관련 이벤트 메시지를 사용자 컴퓨터에 전송합니다.

VC-21MDF-M/C460I 카메라는 다음 상황이 발생했을 때, 이벤트를 생성하고 전송합니다.

- TestEventGenerate 파라미터를 실행했을 때(Test)

Event Control 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters |                   | Value | 설명   |
|----------------|-------------------|-------|--|
| EventControl   | EventSelector     | Test  | TestEventGenerate 파라미터를 실행했을 때 생성한 이벤트를 전송 |
|                | EventNotification | On    | 선택한 이벤트 알림 On                              |
|                |                   | Off   | 선택한 이벤트 알림 Off                             |
| TestControl    | TestPendingAck    | -     | 테스트하고 있는 기능을 적용(write)하기 전에, 대기할 시간을 설정    |
|                | TestEventGenerate | -     | Test 이벤트를 생성                               |

표 9-22 Event Control 관련 XML 파라미터

## 9.16 Digital I/O Control

카메라의 컨트롤 입/출력 단자는 다양한 모드로 사용할 수 있습니다.

Digital I/O Control 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters   | Value               | 설명             |  |
|------------------|---------------------|----------------|--|
| DigitalIOControl | LineSelector        | Line0          | 카메라의 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 12핀 단자 중 1번 핀을 입력으로 선택하고 관련 항목들에 대해 설정   |
|                  |                     | Line1 ~ Line6  | 카메라의 전원 입력 및 컨트롤 입/출력 12핀 단자 중 4, 7, 8, 9, 10, 11번 핀에 대해 각각 설정 |
|                  | LineMode            | Input          | Line0를 선택한 경우 나타나는 항목  |
|                  |                     | Output         | Line1 ~ Line6를 선택한 경우 나타나는 항목                                  |
|                  | LineInverter        | FALSE          | Line 출력 신호 반전되지 않음   |
|                  |                     | TRUE           | Line 출력 신호 반전  |
|                  | LineSource          | Off            | Line 출력 해제   |
|                  |                     | FrameActive    | 한 프레임의 readout 구간을 펄스로 출력                                      |
|                  |                     | LineActive     | 현재 Line 시간을 펄스로 출력   |
|                  |                     | ExposureActive | 현재 노출 시간을 펄스로 출력   |
|                  |                     | UserOutput0    | UserOutputValue 설정 값에 따른 펄스 출력                                 |
|                  |                     | Timer0Active   | 사용자 설정 Timer 출력 신호를 펄스로 출력                                     |
|                  | UserOutput Selector | UserOutput0    | 사용자 설정 counter 출력 신호를 펄스로 출력                                   |
|                  |                     |                | UserOutputValue 설정 값에 의해 펄스 출력                                 |
|                  | UserOutput Value    | FALSE          | Bit를 Low로 설정   |
|                  |                     | TRUE           | Bit를 High로 설정  |
|                  | Debounce Time       | 0 ~ 1,000,000  | 마이크로세컨드 단위로 Debounce 시간 설정 (Default: 0.5 $\mu$ s)              |

표 9-23 Digital I/O Control 관련 XML 파라미터

Line Source를 UserOutput0으로 설정하면 사용자 설정 값을 출력 신호로 사용할 수 있습니다.

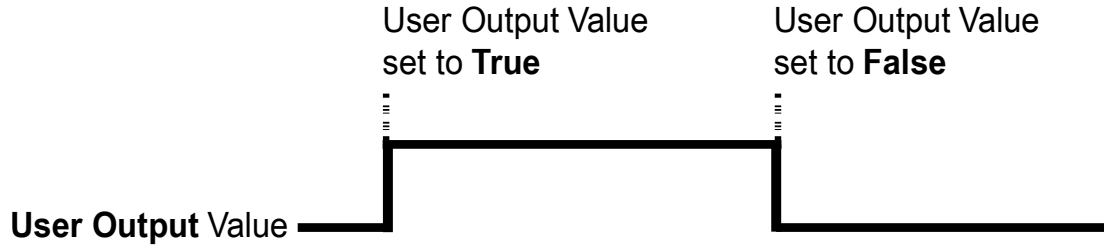


그림 9-12 User Output

카메라는 Exposure Active 출력 신호를 제공합니다. Exposure Active 신호는 다음 그림과 같이 노출 시간이 시작되면 상승하고 노출 시간이 종료되면 하강합니다. 이 신호는 플래시의 트리거로 사용할 수도 있고, 특히 카메라 또는 촬영 대상이 움직이는 환경에서 매우 유용합니다. 일반적으로 카메라는 노출 과정을 진행하는 동안 움직이면 안 됩니다. Exposure Active 신호를 관찰하여 노출이 언제 진행되는지, 카메라가 언제 움직이면 안 되는지 확인할 수 있습니다.

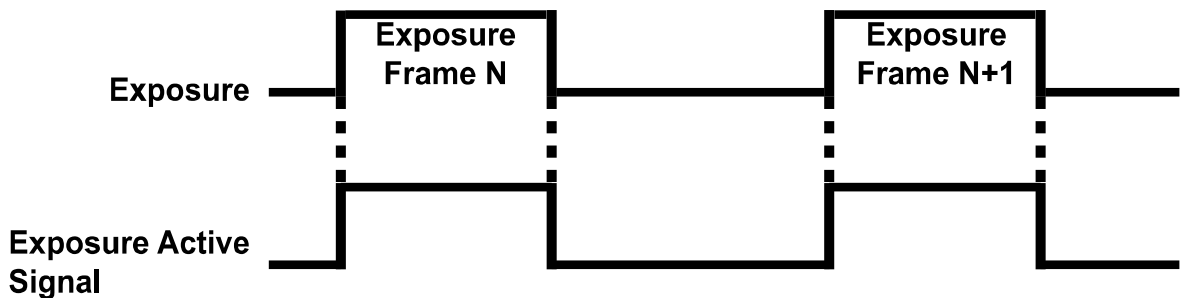


그림 9-13 Exposure Active Signal



### 9.17 Debounce

VC-21MDF-M/C460I 카메라의 Debounce 기능을 사용하면 유효한 입력 신호와 무효한 입력 신호를 구분하여 유효한 입력 신호만 카메라에 공급할 수 있습니다. Debounce Time을 설정하여 유효한 입력 신호로 판단할 입력 신호의 최소 High 또는 Low 유지 시간을 지정할 수 있습니다. 이때, 유효한 입력 신호가 카메라에 공급된 시점과 적용된 시점 사이에는 Debounce Time만큼의 지연 시간이 발생합니다.

Debounce Time을 설정하면 다음 그림과 같이 설정 값보다 작은 High 및 Low 신호는 무효한 신호로 판단하여 무시됩니다.

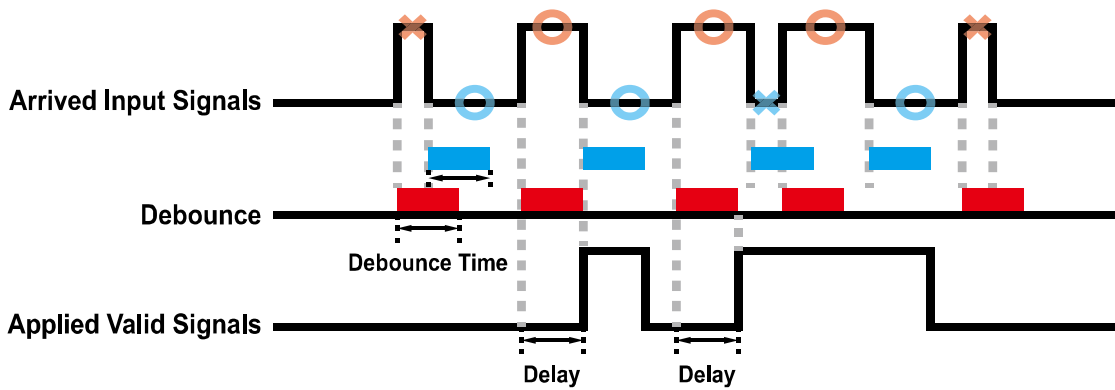


그림 9-14 Debounce

Debounce Time 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameter                     | Value                 | 설명  |
|-----------------------------------|-----------------------|---|
| DigitalIOControl<br>Debounce Time | 0 - 1,000,000 $\mu$ s | 마이크로세컨드 단위로 Debounce 시간 설정 (Default: 0 $\mu$ s) |

표 9-24 Debounce Time 관련 XML 파라미터

## 9.18 Counter Control

VC-21MDF-M/C460I 카메라에서 제공하는 Counter 기능을 통해서 카메라의 특정 이벤트 개수를 셀 수 있습니다. 예를 들어, 외부에서 카메라에 공급된 트리거 신호의 수를 확인할 수 있습니다.

Counter Control 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters         | Value              | 설명   |                       |
|------------------------|--------------------|--|-----------------------|
| CounterAnd             | CounterSelector    | Counter0   | 설정할 Counter를 선택       |
| TimerControl           | CounterEventSource | Off  | Counter를 멈추게 하기       |
|                        |                    | FrameActive  | FrameActive 신호의 숫자 세기 |
| LineActive             |                    | Line Active 신호의 숫자 세기                                |                       |
| Exposure Active        |                    | Exposure Active 신호의 숫자 세기                            |                       |
| LinkTrigger0           |                    | LinkTrigger0 신호의 숫자 세기                               |                       |
| Line0                  |                    | 외부 트리거 신호의 숫자 세기                                     |                       |
| CounterEventActivation | RisingEdge         | 선택한 Event Source 신호의 상승 에지를 세기                       |                       |
|                        | FallingEdge        | 선택한 Event Source 신호의 하강 에지를 세기                       |                       |
|                        | AnyEdge            | 선택한 Event Source 신호의 상승 에지 또는 하강 에지에서 Counter를 Reset |                       |
| CounterResetSource     | Off                | Counter Reset 트리거를 해제하기                              |                       |
|                        | Frame Active       | Frame Active 신호를 Reset Source로 사용                    |                       |
|                        | Exposure Active    | Exposure Active 신호를 Reset Source로 사용                 |                       |
|                        | Acquisition Active | Acquisition Active 신호를 Reset Source로 사용              |                       |
|                        | Line0              | Line0 신호를 Reset Source로 사용                           |                       |
| CounterResetActivation | RisingEdge         | 선택한 Reset Source 신호의 상승 에지에서 Counter를 Reset          |                       |
|                        | FallingEdge        | 선택한 Reset Source 신호의 하강 에지에서 Counter를 Reset          |                       |
|                        | AnyEdge            | 선택한 Reset Source 신호의 상승 에지 또는 하강 에지에서 Counter를 Reset |                       |
|                        | LevelHigh          | 선택한 Reset Source 신호 레벨이 High이면 Counter를 Reset        |                       |
|                        | LevelLow           | 선택한 Reset Source 신호 레벨이 Low이면 Counter를 Reset         |                       |
| CounterReset           | -                  | 선택한 Counter를 초기화하고 다시 시작                             |                       |
| CounterValue           | -                  | 선택한 Counter의 현재 값 표시                                 |                       |
| CounterValueAtReset    | -                  | Counter Reset 명령을 실행했을 때 Counter의 값 표시               |                       |
| CounterDuration        | 1 - 4294967295     | Counter를 종료할 때까지 셀 이벤트 수를 설정                         |                       |

표 9-25 XML Parameters related to Counter Control #1

| XML Parameters | Value                    | 설명   |
|----------------|--------------------------|--|
| CounterAnd     | CounterStatus            | -  |
| TimerControl   | CounterTriggerActivation | Counter의 현재 상태 표시  |
|                | Off                      | Counter Trigger Source 기능을 사용하지 않음                         |
|                | Frame Active             | Frame Active 신호를 Counter의 Trigger Source로 사용               |
|                | Exposure Active          | Exposure Active 신호를 Counter의 Trigger Source로 사용            |
|                | Acquisition Active       | Acquisition Active 신호를 Counter의 Trigger Source로 사용         |
|                | Line0                    | Line0신호를 Counter의 Trigger Source로 사용                       |
|                | CounterTriggerActivation | RisingEdge   |
|                |                          | 선택한 Counter Trigger Source 신호의 상승 에지에서 Counter 시작          |
|                |                          | FallingEdge  |
|                |                          | 선택한 Counter Trigger Source 신호의 하강 에지에서 Counter 시작          |
|                |                          | AnyEdge  |
|                |                          | 선택한 Counter Trigger Source 신호의 상승 에지 또는 하강 에지에서 Counter 시작 |
|                |                          | LevelHigh  |
|                |                          | 선택한 Counter Trigger Source 신호 레벨이 High이면 Counter 시작        |
|                |                          | LevelLow   |
|                |                          | 선택한 Counter Trigger Source 신호 레벨이 Low이면 Counter 시작         |

표 9-26 XML Parameters related to Counter Control #2

## 9.19 Timer Control

Line Source를 Timer0Active로 설정하면 카메라는 Timer를 사용하여 출력 신호를 내보낼 수 있습니다. VC-21MDF-M/C460I 카메라는 Frame Active, Exposure Active 이벤트 또는 외부 트리거 신호를 Timer의 소스 신호로 사용할 수 있습니다.

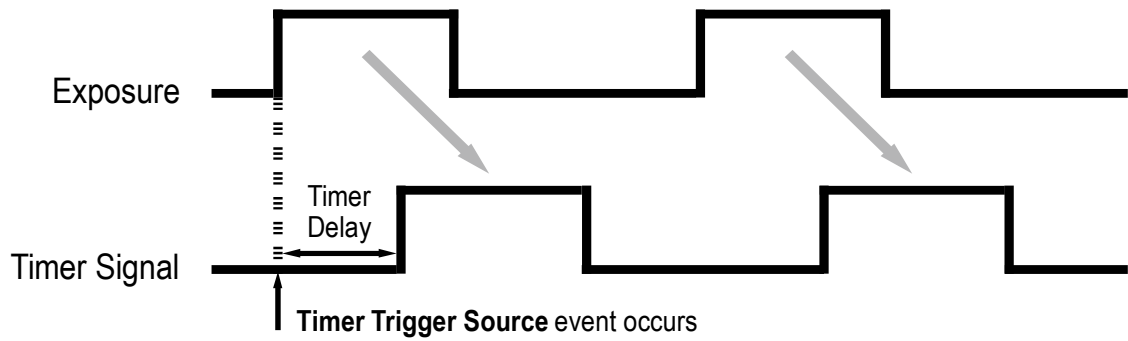
Timer 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters             |                        | Value                  | 설명  |
|----------------------------|------------------------|------------------------|---|
| CounterAnd<br>TimerControl | TimerSelector          | Timer0                 | 설정할 Timer를 선택   |
|                            | TimerDuration          | 1 ~ 85,899,344 $\mu$ s | Timer Trigger Activation을 Rising/Falling Edge로 설정한 경우 Timer 출력 신호의 주기를 지정 |
|                            | TimerDelay             | 0 ~ 85,899,344 $\mu$ s | Timer 출력 신호를 출력하기 전에 적용할 지연 시간 지정   |
|                            | TimerReset             | -                      | Timer를 초기화하고 다시 시작  |
|                            | TimerValue             | -                      | 선택한 Timer의 현재 값 표시  |
|                            | TimerStatus            | TimerIdle              | Timer가 대기 상태임을 표시   |
|                            |                        | TimerTriggerWait       | Timer가 트리거 신호를 기다리고 있는 상태임을 표시  |
|                            |                        | TimerActive            | Timer가 활성 상태임을 표시   |
|                            | TimerTriggerSource     | Off                    | Timer 출력 신호 해제  |
|                            |                        | ExposureActive         | 현재 노출 시간을 Timer 출력 신호의 소스 신호로 사용  |
|                            |                        | FrameActive            | 한 프레임의 readout 구간을 Timer 출력 신호의 소스 신호로 사용                                 |
|                            |                        | Line 0                 | 외부 트리거 신호를 Timer 출력 신호의 소스 신호로 사용   |
|                            |                        | Counter0Start          | 설정해 둔 Counter0를 Timer 출력 신호의 소스 신호로 사용                                    |
|                            | TimerTriggerActivation | RisingEdge             | 선택한 트리거 신호의 상승 에지를 Timer 출력 신호 트리거로 작동하도록 지정                              |
|                            |                        | FallingEdge            | 선택한 트리거 신호의 하강 에지를 Timer 출력 신호 트리거로 작동하도록 지정                              |
|                            |                        | AnyEdge                | 선택한 트리거 신호의 상승 및 하강 에지를 Timer 출력 신호 트리거로 작동하도록 지정                         |
|                            |                        | LevelHigh              | 선택한 트리거 신호가 High 구간일 때 Timer 출력 신호가 유효하도록 지정                              |
|                            |                        | LevelLow               | 선택한 트리거 신호가 Low 구간일 때 Timer 출력 신호가 유효하도록 지정                               |

표 9-27 Timer Control 관련 XML 파라미터

예를 들어, Timer Trigger Source를 Exposure Active로 설정하고, Timer Trigger Activation을 Level High로 설정한 경우에는 다음과 같이 Timer가 작동합니다.

1. Timer Trigger Source 파라미터로 설정한 소스 신호가 공급되면 Timer는 작동을 시작합니다.
2. Timer Delay 파라미터로 설정한 지연 시간이 시작된 후 만료됩니다.
3. 지연 시간이 만료되면 소스 신호의 High 구간만큼 Timer 신호가 상승합니다.



\* Timer Trigger Activation is set to Level High.

그림 9-15 Timer Signal

## 9.20 Cooling Control

카메라의 후면에는 팬(fan)이 장착되어 열을 방출합니다. 팬의 작동 여부를 설정할 수 있고, 온도 설정에 따라서 팬이 작동하도록 설정할 수도 있습니다.

Cooling Control 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters                   | Value        | 설명   |
|----------------------------------|--------------|--|
| CoolingControl TargetTemperature | -10°C ~ 80°C | 이 항목에서 설정한 온도보다 높아지면 팬이 자동으로 작동              |
| FanOperationMode                 | Off          | 팬 작동 해제                                      |
|                                  | On           | 팬 작동 설정                                      |
|                                  | Temperature  | TargetTemperature 파라미터에 설정한 온도 이상에 도달하면 팬 작동 |
| FanSpeed                         | -            | 현재 팬 RPM 확인                                  |

표 9-28 XML Parameters related to Cooling Control

## 9.21 Temperature Monitor

카메라에는 내부 온도를 모니터하기 위한 센서 칩이 내장되어 있어서 실시간으로 온도를 확인할 수 있습니다.

카메라 내부 온도 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters | Value                     | 설명                  |
|----------------|---------------------------|---------------------|
| DeviceControl  | DeviceTemperatureSelector | Mainboard           |
|                | DeviceTemperature         | -                   |
|                |                           | 온도 측정 위치를 메인 보드로 설정 |
|                |                           | 섭씨 단위로 온도 표시        |

표 9-29 Device Temperature 관련 XML 파라미터



### 부분적 가동정지(Partial Shutdown) 기능

안정적인 운용을 위해 카메라 전면 판 온도는 +55°C 미만, 카메라 내부 온도는 +65°C 미만으로 유지하십시오. 팬과 같은 냉각 도구를 사용할 수 없는 환경에서는 대류의 온도가 높아지면 카메라 온도도 함께 상승합니다. 이 제품은 카메라 내부 온도가 +75°C±2를 초과할 경우, 제품을 보호하기 위해 부분 종료 모드를 실행합니다. 이렇게 되면 카메라에 명령어는 전송할 수 있으나, 영상 획득이 되지 않고 카메라 전원은 정상 작동 기준의 70% 정도로 감소합니다.

부분 종료 모드에서 복구하려면, 카메라의 전원을 끄고 카메라 열기가 충분히 식은 후 다시 동작시키면 됩니다.

## 9.22 Status LED

카메라 후면에는 카메라의 작동 상태를 알려주기 위한 LED가 있습니다.

LED의 상태와 그에 해당하는 카메라 상태는 다음과 같습니다.

| Status LED           | 설명                           |
|----------------------|------------------------------|
| Steady Red           | 카메라 초기화 안 됨                  |
| Slow Flashing Red    | CXP Link 연결 안 됨              |
| Fast Flashing Red    | 카메라 권장 온도 초과로 인한 부분적 가동정지 상태 |
| Fast Flashing Orange | CXP Link 확인 중                |
| Steady Green         | CXP Link 연결됨                 |
| Fast Flashing Green  | 영상 데이터 전송 중임                 |

표 9-30 Status LED

## 9.23 테스트 패턴

카메라의 정상적인 작동 여부를 확인하기 위해 영상 센서로부터 나오는 영상 데이터 대신 내부에서 생성한 테스트 패턴을 출력하도록 설정할 수 있습니다. 테스트 패턴은 모두 네 가지가 있으며, 각각 가로 방향으로 값이 다른 이미지(Grey Horizontal Ramp), 대각 방향으로 값이 다른 이미지(Grey Diagonal Ramp), 대각 방향으로 값이 다르고 움직이는 이미지(Grey Diagonal Ramp Moving), 그리고 센서에서 출력하는 가로 방향으로 값이 다른 이미지(Sensor Specific)입니다.

테스트 패턴 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameter      | Value                  | 설명                             |              |
|--------------------|------------------------|--------------------------------|--------------|
| ImageFormatControl | TestPattern            | Off                            | 테스트 패턴 기능 해제 |
|                    | GreyHorizontalRamp     | Grey Horizontal Ramp로 설정       |              |
|                    | GreyDiagonalRamp       | Grey Diagonal Ramp로 설정         |              |
|                    | GreyDiagonalRampMoving | Grey Diagonal Ramp Moving으로 설정 |              |
|                    | SensorSpecific         | 센서에서 제공하는 테스트 패턴으로 설정          |              |

표 9-31 Test Pattern 관련 XML 파라미터



그림 9-16 Grey Horizontal Ramp

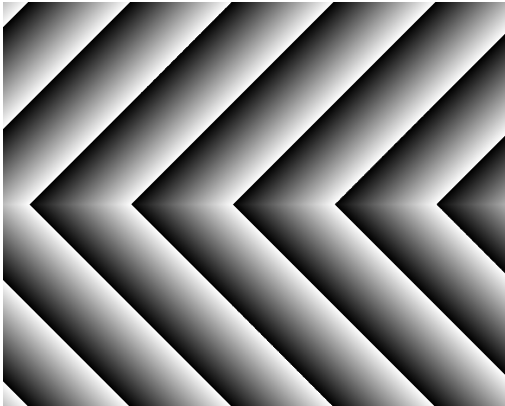


그림 9-17 Grey Diagonal Ramp



그림 9-18 Grey Diagonal Ramp Moving

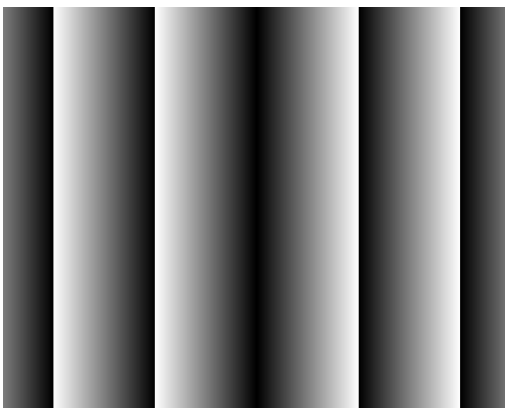


그림 9-19 Sensor Specific



**Caution!**

카메라의 해상도에 따라서 출력되는 테스트 패턴의 영역이 달라지므로 영상이 다르게 보일 수 있습니다.



## 9.24 Reverse X

영상의 가운데 중심 축을 기준으로 영상의 좌우를 뒤집는 기능입니다. 이 기능은 Test Image 모드를 제외한 카메라의 모든 작동 모드에서 적용 가능합니다.

| XML Parameter      | Value    | 설명    |                 |
|--------------------|----------|-------|-----------------|
| ImageFormatControl | ReverseX | FALSE | Reverse X 기능 해제 |
|                    |          | TRUE  | 영상의 좌우를 뒤집기     |

표 9-32 Reverse X 관련 파라미터



그림 9-20 원본 영상



그림 9-21 Reverse X된 영상

## 9.25 Device Link Throughput Limit

Device Link Throughput Limit 기능을 통해 사용자는 카메라에서 사용자 컴퓨터로 데이터를 전송할 때 사용 가능한 최대 대역폭을 제한할 수 있습니다.

Device Link Throughput Limit 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameter                           | 설명                    |
|---|-----------------------|
| DeviceControl DeviceLinkThroughputLimit | 사용 가능한 최대 대역폭 제한(bps) |

표 9-33 Device Link Throughput Limit 관련 XML 파라미터



### Caution!

최적의 영상 품질을 얻으려면 Device Link Throughput Limit 파라미터를 최대값으로 설정하십시오. 그렇지 않으면 영상 품질이 저하될 수 있습니다. VC-21MDF-M/C460I의 경우, 최대값은 120000입니다.

## 9.26 Device User ID

카메라에 사용자 정의 정보를 32 byte까지 입력할 수 있습니다.

Device User ID 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameter              | 설명                    |
|----------------------------|-----------------------|
| DeviceControl DeviceUserID | 사용자 정의 정보 입력(32 byte) |

표 9-34 Device User ID 관련 XML 파라미터

## 9.27 Device Reset

카메라를 물리적으로 리셋하여 전원을 껐다 켭니다.

Device Reset 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameter             | 설명        |
|---------------------------|-----------|
| DeviceControl DeviceReset | 물리적 리셋 수행 |

표 9-35 Device Reset 관련 XML 파라미터

## 9.28 Field Upgrade

카메라는 필드에서 카메라를 분해하지 않고 Camera Link 인터페이스를 통해 펌웨어와 FPGA 로직을 업그레이드하는 기능을 제공합니다. 자세한 변경 방법은 Appendix A를 참조하십시오.

## 9.29 User Set Control

사용자는 카메라 설정을 카메라 내부의 플래시 영역에 저장하거나 다시 불러올 수 있습니다. 두 개의 저장 영역과 세 개의 Load 영역을 지원합니다.

User Set Control 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters | Value           | 설명  |                                      |
|----------------|-----------------|---|--------------------------------------|
| UserSetControl | UserSetSelector | Default   | 카메라 설정을 Factory Default Settings로 선택 |
|                |                 | UserSet1  | 카메라 설정을 UserSet1로 선택                 |
|                |                 | UserSet2  | 카메라 설정을 UserSet2로 선택                 |
| UserSetLoad    | -               | User Set Selector에서 선택한 사용자 설정을 카메라에 Load   |                                      |
| UserSetSave    | -               | User Set Selector에서 선택한 영역에 현재의 카메라 설정을 저장<br>단, Default 영역은 Factory Default Settings 영역으로 Load만 가능 |                                      |
| UserSetDefault |                 | Default   | 카메라 리셋 시 Factory Default Settings 적용 |
|                |                 | UserSet1  | 카메라 리셋 시 UserSet1 적용                 |
|                |                 | UserSet2  | 카메라 리셋 시 UserSet2 적용                 |

표 9-36 User Set Control 관련 XML 파라미터

Default 영역에 저장된 카메라 설정 값은 카메라의 작업 영역으로 불러올 수는 있지만 설정 값을 변경할 수는 없습니다. 카메라의 전원을 껐다 켜거나 카메라를 리셋하면 카메라의 작업 영역에서 설정한 값은 없어집니다. 작업 영역의 현재 설정 값을 리셋한 후에도 사용하려면 설정 값을 사용자 영역 중 하나에 저장해야 합니다.

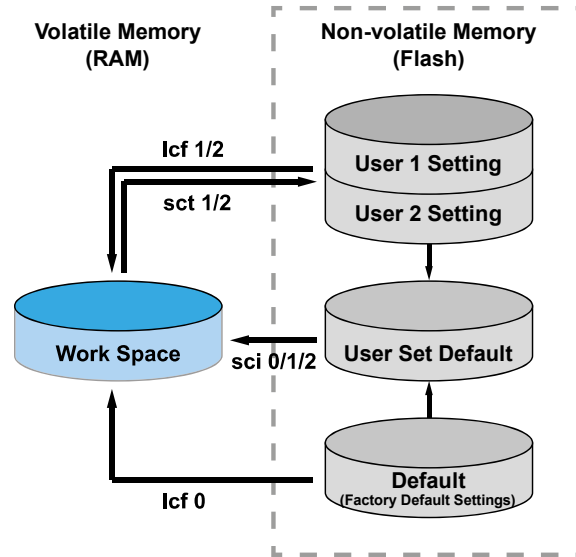


그림 9-22 User Set Control

### 9.30 Sequencer Control

VC-21MDF-M/C460I 카메라에서 제공하는 Sequencer Control을 통해 'Sequencer Set'라고 하는 서로 다른 파라미터 설정 값을 연속된 영상 획득에 적용할 수 있습니다. 영상을 획득할 때, 하나의 Sequencer Set를 적용한 다음 다른 Sequencer Set를 적용합니다. 이를 통해 영상을 획득하는 동안 변하는 영상 획득 조건에 빠르게 대응할 수 있습니다. 예를 들면, 샷(shot)별로 Exposure Time을 다르게 적용해야 한다면 Sequencer Set을 사용하여 사전에 설정해 놓으면, 카메라가 그 설정에 맞추어 자동으로 샷을 찍을 때마다 Exposure Time을 변경합니다.

User Set Control 기능을 사용하여 설정한 Sequencer Set를 카메라의 비휘발성 메모리에 저장할 수 있습니다. 그러면 카메라를 껐다 켜거나 리셋한 후에 User Set Default 설정 값에 따라서 Sequencer Set를 사용할 수 있습니다. 각 Sequencer Set는 0부터 7까지의 색인 번호로 확인할 수 있고, 최대 8개의 다른 Sequencer Set를 지정할 수 있습니다. VC-21MDF-M/C460I 카메라에서는 Flat Field 보정 데이터만 Sequencer Set에 적용할 수 있습니다.

Sequencer Control 관련 XML 파라미터는 다음과 같습니다.

| XML Parameters              |                             | Value   | 설명   |
|-----------------------------|-----------------------------|---|--|
| Sequencer Control           | SequencerMode               | Off   | Sequencer 기능 끄기  |
|                             |                             | On  | Sequencer 기능 동작하도록 켜기  |
|                             | Sequencer ConfigurationMode | Off   | Sequencer를 구성하지 않음   |
|                             |                             | On  | Sequencer 구성해야 할 때 켜기  |
|                             | Sequencer FeatureSelector   | FlatFieldData Default                         | FlatFieldDataDefault에서 설정한 영역에 저장된 Flat Field 데이터 기능을 선택한 Sequencer Set에 적용  |
|                             |                             | GainDigitalAll                                | DigitalAll의 Gain에 설정한 값을 선택한 Sequencer Set에 적용   |
|                             |                             | ExposureTime                                  | ExposureTime에 설정한 값을 선택한 Sequencer Set에 적용   |
|                             | Sequencer FeatureEnable     | False   | SequencerFeatureSelector에서 선택한 기능을 비활성화하고, 모든 Sequencer Set에서 해제   |
|                             |                             | True  | SequencerFeatureSelector에서 선택한 기능을 활성화하고, 모든 Sequencer Set에 적용   |
|                             | SequencerSetSelector        | 0 - 7   | 구성할 대상인 Sequencer Set을 선택  |
|                             | SequencerSetSave            | -   | 현재 카메라의 설정값을 SequencerSetSelector에서 선택한 Sequencer Set에 저장  |
|                             | SequencerSetLoad            | -   | SequencerSetSelector에서 선택한 Sequencer Set를 로드하여 현재의 카메라에 적용   |
|                             | SequencerSetActive          | -   | 현재 작동 중인 Sequencer Set의 번호가 표시됨 (0 - 7)  |
|                             | SequencerSetStart           | 0 - 7   | 가장 초기값으로 동작할 Sequencer Set의 번호를 의미하거나, 그 Set을 설정   |
|                             | SequencerPathSelector       | 0 - 1   | 현재 구성/작동 중인 Sequencer Set의 경로를 선택. 여기서 선택한 경로에 따라 다음에 실행되는 Sequencer Set이 달라지며, 이 항목의 번호(0-1)는 각 경로(Path)의 식별번호를 의미. |
|                             | SequencerSetNext            | 0 - 7   | SequencerPathSelector에서 지정한 경로(Path 0, Path 1)일 경우, 현재의 Sequencer Set 다음으로 어느 Sequencer Set을 실행할지 지정                 |
|                             | Sequencer TriggerSource     | Off   | Sequencer Trigger를 사용하지 않음   |
|                             |                             | ExposureActive                                | ExposureActive 신호를 Sequencer Trigger로 사용   |
|                             |                             | FrameActive                                   | FrameActive 신호를 Sequencer Trigger로 사용  |
| SequencerTrigger Activation | FallingEdge                 | Sequencer Trigger로 사용하는 신호의 Falling Edge에서 동작 |  |

표 9-37 XML Parameters related to Sequencer Control

### Use Case – 4개의 서로 다른 Flat Field 보정 데이터, Gain 및 Exposure Time 설정 값 Set 를 Sequencer Set로 적용

예를 들어, LCD 패널을 검사하기 위해 White, Green, Red 및 Blue 픽셀에 최적화된 4개의 Flat Field 보정 데이터, Gain 및 Exposure Time 설정 값 세트를 다음과 같이 서로 다른 Sequencer Set로 적용할 수 있습니다.

1. SequencerMode 파라미터를 Off로 설정합니다.
2. SequencerFeatureSelector 파라미터를 사용하여 Sequencer Set에 적용할 기능을 선택합니다. SequencerConfigurationMode를 시작하기 전에 Sequencer Set에 적용할 기능을 설정해야 합니다.

SequencerFeatureSelector 파라미터를 FlatFieldDataSelector로 선택하고, SequencerFeatureEnable 파라미터를 True로 설정합니다.

SequencerFeatureSelector 파라미터를 GainDigitalAll로 선택하고, SequencerFeatureEnable 파라미터를 True로 설정합니다.

SequencerFeatureSelector 파라미터를 ExposureTime으로 선택하고, SequencerFeatureEnable 파라미터를 True로 설정합니다.

3. SequencerConfigurationMode 파라미터를 On으로 설정합니다.
4. Sequencer Set 0를 다음 순서대로 설정합니다.

- SequencerSetSelector 파라미터: 0
- FlatFieldControl 범주의 FlatFieldDataSelector 파라미터: Space0
- AnalogControl 범주에 있는 DigitalALL의 Gain 파라미터: 1
- AcquisitionControl 범주의 ExposureTime 파라미터: 10000
- SequencerSetNext 파라미터: 1
- SequencerPathSelector 파라미터: 0
- SequencerTriggerSource 파라미터: FrameActive
- SequencerTriggerActivation 파라미터: FallingEdge
- SequencerPathSelector 파라미터: 1
- SequencerTriggerSource 파라미터: Off

5. 다음과 같은 정보를 사용해서, 4번 단계의 절차대로 Sequencer Set 1, 2, 3도 설정합니다.

| 순서 | 해당 파라미터                    | Sequencer Set 1 | Sequencer Set 2 | Sequencer Set 3 |
|----|----------------------------|-----------------|-----------------|-----------------|
| 1  | SequencerSetSelector       | 1               | 2               | 3               |
| 2  | FlatFieldDataSelector      | Space1          | Space2          | Space3          |
| 3  | DigitalALL, Gain           | 2               | 3               | 4               |
| 4  | ExposureTime               | 20000           | 30000           | 40000           |
| 5  | SequencerSetNext           | 2               | 3               | 0               |
| 6  | SequencerPathSelector      | 0               | 0               | 0               |
| 7  | SequencerTriggerSource     | FrameActive     | FrameActive     | FrameActive     |
| 8  | SequencerTriggerActivation | FallingEdge     | FallingEdge     | FallingEdge     |
| 9  | PathSelector               | 1               | 1               | 1               |
| 10 | SequencerTriggerSource     | Off             | Off             | Off             |

6. SequencerConfigurationMode 파라미터를 Off로 설정한 다음 SequencerMode 파라미터를 On으로 설정합니다.

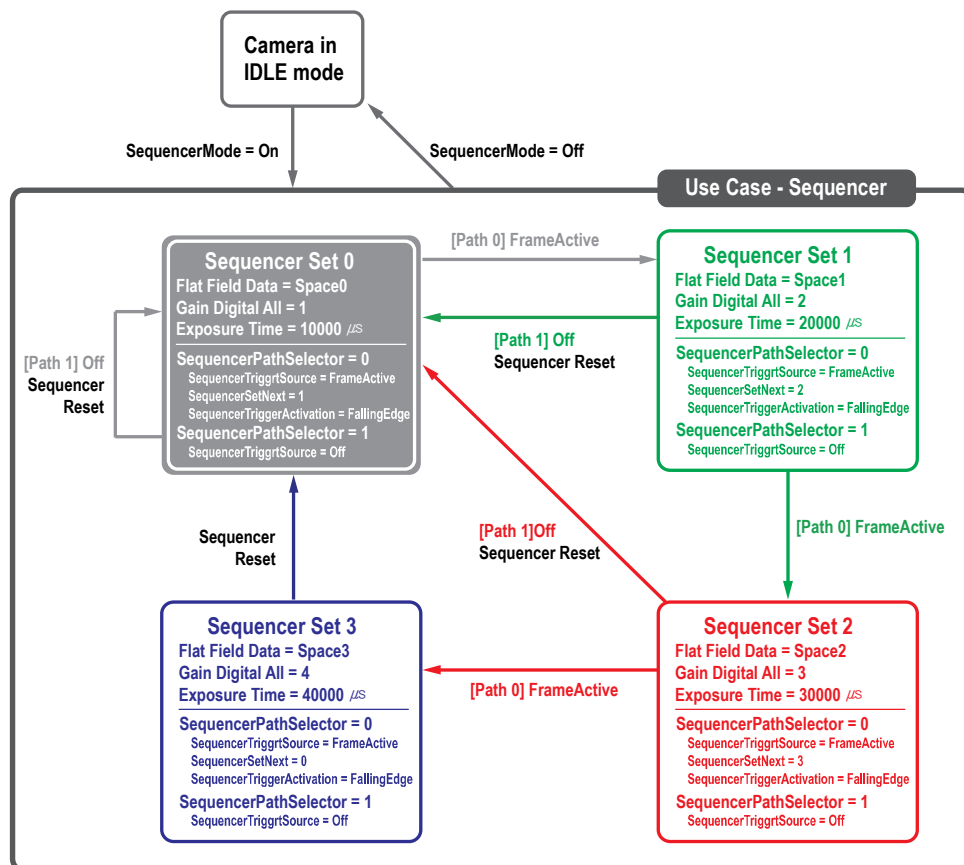


그림 9-23 Sequencer Diagram (Use Case)



**Note:**

설정된 Sequencer Set를 저장하려면 User Set Control 기능을 사용하여 카메라의 비휘발성 메모리에 저장하십시오. 자세한 내용은 9.29 User Set Control을 참조하십시오.

## 10장.제품 동작 이상 확인 및 조치

제품이 이상 동작을 하면 아래 사항을 점검해 주시기 바랍니다.

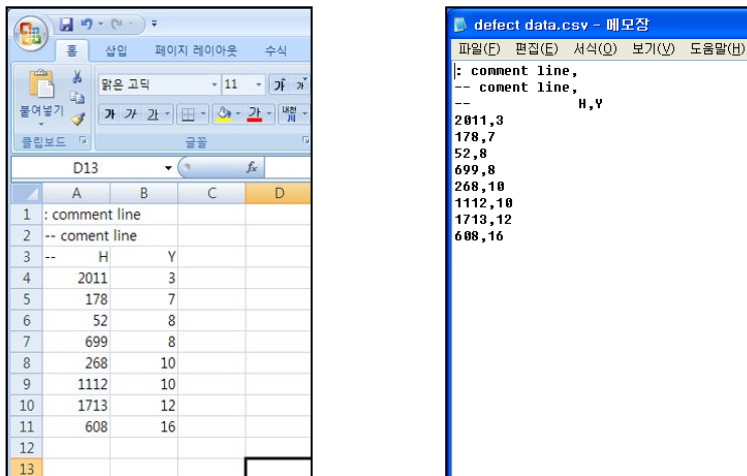
- 화면에 아무것도 보이지 않을 경우
  - 케이블 연결이 제대로 되었는지 확인하십시오.
  - 전원 공급이 제대로 이루어지는지 확인하십시오.
  - 외부 트리거 입력 모드일 경우, 트리거가 제대로 입력되는지 확인하십시오.
- 화면이 선명하지 않을 경우
  - 렌즈나 Glass에 먼지가 묻어 있는지 확인하십시오.
  - 렌즈의 초점이 잘 맞는지 확인하십시오.
- 영상이 어둡게 나올 경우
  - 렌즈가 막혀 있는지 확인하십시오.
  - 노출(Exposure)시간이 적절한지 확인하십시오.
- 카메라 동작이 이상하고 뜨거울 경우
  - 전원 연결이 제대로 되었는지 확인하십시오.
  - 카메라에서 연기가 나거나 비정상적인 발열 시 사용을 중지하십시오.
- 트리거 모드가 제대로 동작되지 않을 경우
  - Software 트리거 입력 설정이 제대로 되었는지 확인하십시오.
  - LinkTrigger0 트리거 모드의 경우 CoF 프레임그래버에서 트리거 설정이 제대로 되었는지 확인하십시오.
  - 외부 트리거 모드의 경우 케이블 연결이 제대로 되었는지 확인하십시오.
- 통신이 되지 않을 때
  - 케이블 연결이 제대로 되었는지 확인하십시오.
  - 컴퓨터에 장착된 CoF 프레임그래버에 카메라가 제대로 연결되어 있는지, 설정이 제대로 되었는지 확인하십시오.



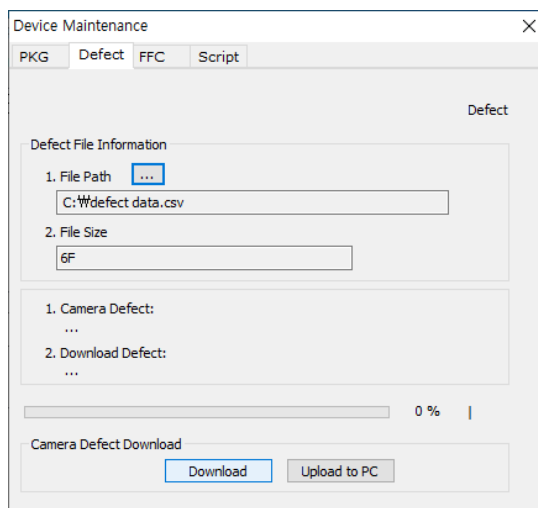
## Appendix A. Defective Pixel Map Download

1. 엑셀에서 아래 왼쪽 그림처럼 Defective Pixel Map 데이터를 작성하고 CSV 파일(\*.csv)로 저장합니다. 오른쪽 그림은 작성한 파일을 메모장에서 열었을 때의 모습입니다. 작성 시 적용되는 규칙은 다음과 같습니다.

- ‘.’ 또는 ‘—’로 시작하는 라인은 주석으로 처리됩니다.
- 각 행은 수평 좌표 값, 수직 좌표 값순으로 작성합니다.
- 픽셀의 입력 순서는 무관합니다.



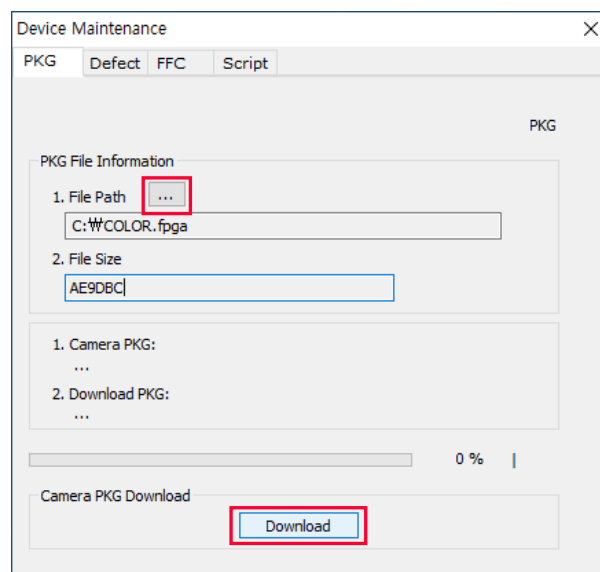
2. Vieworks Imaging Solution 7.X를 실행한 후 **Configure** 버튼을 클릭하여 아래와 같은 창을 표시합니다. Defect 탭을 선택하고 File Path에서 다운로드할 csv 파일을 선택하고 **Download** 버튼을 클릭합니다.



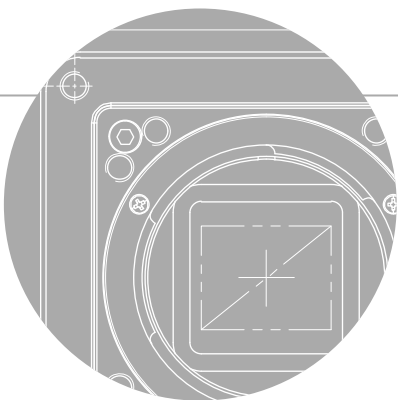
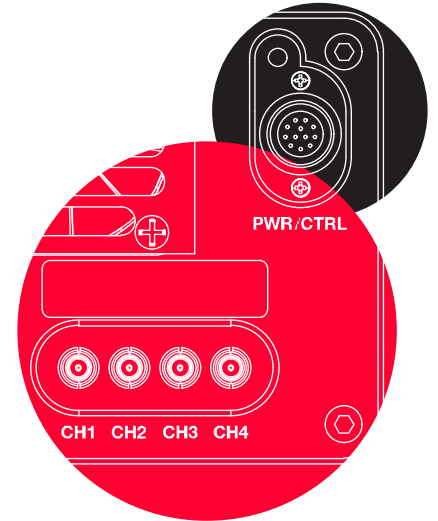
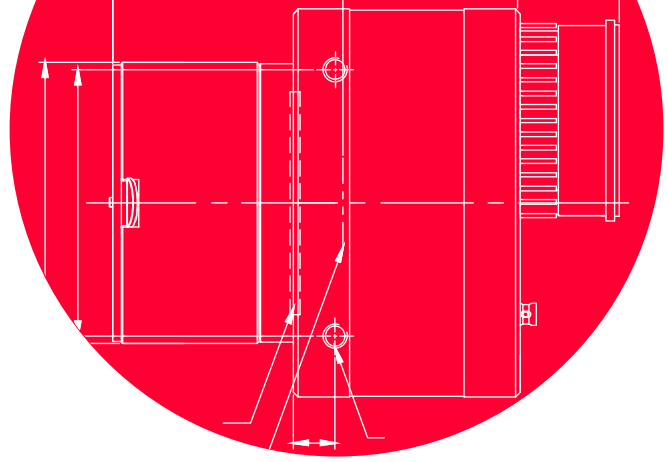
## Appendix B. Field Upgrade

다음 절차에 따라서 카메라의 MCU, FPGA 및 XML 파일을 업그레이드할 수 있습니다.

1. Vieworks Imaging Solution 7.X를 실행한 후 **Configure** 버튼을 클릭하여 아래와 같은 창을 표시합니다.
2. PKG 탭을 선택하고, File Path 옆 버튼을 클릭한 다음 MCU, FPGA 또는 XML 업그레이드 파일을 선택하고 **Download** 버튼을 클릭합니다.



3. 업그레이드 파일의 다운로드가 진행되고 하단에 진행 상황이 표시됩니다.



## Vieworks Co., Ltd.

41-3, Burim-ro, 170beon-gil,  
Dongan-gu, Anyang-si, Gyeonggi-do<sup>L</sup>  
14055 Republic of Korea

Tel: +82-70-7011-6161 Fax: +82-31-386-8631

<http://vision.vieworks.com>

[vision@vieworks.com](mailto:vision@vieworks.com)