四维视觉 SDK 技术手册

第一章 产品概述

在机器视觉系统中,光源的主要目的是将待检测物体与背景之间产生足够强的 对比度,形成有利于图像处理的成像效果;因此,选择合适的光源将帮助系统更好 地识别目标,在一定程度上降低系统的图像处理算法复杂度,提高系统整体性能。 1.1 光源颜色的重要性和颜色混合

光源颜色会影响光照目标表面的反射特性,合理的光照颜色可以使目标特征与 周围区域产生足够的灰度值差异。例如,在视觉应用中的"同色打白,异色打黑", 就是利用了互补色原理,能更好地突出物体的特征与细节,提高图像的对比度和清 晰度。图 1-1 是三原色与颜色混合原理的示意图,图 1-2 展示了在不同颜色下的成 像效果。



图 1-1 三原色与颜色混合

四维视觉的光源产品可以使用多种颜色混合,实现全色域颜色的生成,方便用 户在实际的生产、科研中更好地利用光源颜色解决各类型问题,例如需要明暗对比 强烈或复杂背景环境的机器视觉任务。



图 1-2 在自然光、以及蓝色光源和红色光源光照下的效果

1.2 光源方向的重要性

在机器视觉中,光照方向也同样影响着图像质量和图像特征提取效果。如图 1-3 所示,不同的光照方向会影响仪器设备对检测目标反射光的接收;明视野是直接利 用目标的反射光,有利于对整体轮廓的提取,以及对高对比度的需求;暗视野则是 利用目标的散射光,有利于对表面质量和纹理的提取;从图 1-4 可以明显地看出不 同光照方向对成像的影响。



图 1-3 光照方向产生的明视野与暗视野

正因为光照方向对视觉检测的重要性,四维视觉提供了环形、条形、球顶等各 种样式的光源,以尽可能满足用户对不同光照方向的需求。



图 1-4 物体在明视野和暗视野的成像效果

1.3 四维视觉的光源产品

四维视觉目前研发了各类型的光源产品,包括环形光源、同轴光源、条形光源、 球顶光源等,如图 1-5 所示。



(g)高亮线扫数字光源

图 1-5 四维视觉的光源产品

1.3.1 总体参数

各类型光源的总体参数参见表 1-1, 其中分区数目代表该类型光源能独立控制的 区域数目,分区方式见1.3.3以及第二章的介绍。

产品类型	分区数目	颜色数目	分区方式	工作电压	
四层四角度全圆数字光源	4	4	0/1/2	24V	
四层四角度半圆数字光源	4	4	0/1/2	24V	
环形数字光源(8区)	8	8	0/1/2	24V	
环形数字光源(4区)	4	4	0/1/2	24V	
同轴数字光源	1	4	0	24V	
条形数字光源	1	4	0	24V	
高亮线扫数字光源	1	2	0	48V	
球顶数字光源	1	4	0	24V	
	4	4	0/1/2		

表 1-1 四维视觉产品的总体参数

1.3.2 光源 UID 与光源地址

光源 UID 是指光源设备的唯一标识符,光源地址是指用于控制光源的标识序号,如图 1-6 所示。通过 UID 可以唯一确认光源设备,变更该设备的地址;通过地址则可以完成对光源的绝大部分操作。



图 1-6 光源设备与地址

四维视觉光源的地址范围为 1~32,默认的初始地址为 1。在一条总线上支持最 多 32 台光源设备。用户可以借助地址对光源进行分组操作和管理,例如,将同类型 的多个光源挂载在同一个地址,通过该地址就可以同时控制这些光源了。在修改地 址时应避免不同类型的光源挂载在同一地址,否则极有可能会对后续的调光、保存 场景等操作失效。 1.3.3 分区与分区方式

分区是指可以独立进行控制的光源区域,分区方式是指如何对分区进行控制。 以环形数字光源(4 区)为例,见表 1-2(示例中的亮灯顺序和颜色不代表实际应用,亮 度、颜色等可以根据实际产品型号自行设置)。该类型光源共有 4 个分区均分整个圆 环。在分区方式为 0 时,是将 4 个分区视为一个整体。在分区方式为 1 时,每个区 都可以设置单独的亮度、颜色,亮度接近 0 时可视为灭灯,每次都可以选择亮 1~4 任意分区。在分区方式为 2 时,只能控制 4 个分区中的一个进行亮度和颜色的设置, 其它 3 个区则灭灯。理论上,分区方式 1 可以实现对分区方式 0 和分区方式 2 的功 能实现,但在具体的一些实践中,使用分区方式 0 或 2 会更方便地进行调光等操作。 具体产品型号的分区介绍请参见第二章以及产品手册。



表 1-2 环形数字光源(4 区)的分区与分区方式示例

1.3.4 调光

调光是指设置光源的分区方式、亮度和颜色。分区方式如前所述。亮度是光源 的总体亮度值,参数范围是 0~1024。颜色的支持数目依产品型号有所差异,比如环 形数字光源(4 区)支持红、蓝、绿、白 4 种基础颜色以及对这 4 种颜色的混色,参见 表 1-1 和具体的产品手册;每种颜色同样可以设置自己的亮度值,参数范围是 0~1024。 颜色的最终亮度由以下公式获得:

$\frac{B}{1024} \times C$

其中 B 为总体亮度值, C 为颜色亮度值。例如亮度(B)取值为 512, 某颜色的亮

度值(C)为256,则该颜色的最终亮度为(512/1024)*256=128。

1.3.5 场景与工作模式

一般情况下,需要多次调整光源的分区方式、亮度和颜色,直到调光效果满足 特定的任务需求,很多时候还会希望将不同的调光效果以某种形式重现。这里就涉 及到了场景、模式和触发的概念,场景即为想要保存的调光效果(分区、亮度、颜色 等),模式即为如何重现这些场景,而触发则是通知光源该执行某一个场景了(详见 后续说明)。四维视觉的光源设备支持最多8个自定义场景,且可以修改各个场景和 场景总数;有4种工作模式供用户选择使用;通过高/低电平来触发对工作模式下场 景的执行。

场景由分区方式、亮度、颜色和(或)亮灯/灭灯持续时间组成,描述了光源在触 发时所呈现出来的光照效果。可以依据实际产品型号对场景进行设置,在多场景工 作模式下还可将不同场景搭配使用(关于亮灯/灭灯持续时间、多场景工作模式详见 后续介绍)。如图 1-7 所示,对环形数字光源(4 区)设置了 3 个场景,分别为分区方 式 1,各分区颜色红绿蓝白;分区方式 0,整体为蓝色;分区方式 2,分区序号 2 为 绿色。



4种工作模式分别为跟随模式(Pu-C)、单场景模式(Pu-P)、多场景连续模式(TTL_S) 和多场景点动模式(TTL_C)。Pu-C 是指光源在检测到有效电平时亮灯,反之则灭灯。 Pu-P 是指光源在检测到有效电平时保持亮灯至预设的持续时间(保存该场景时需要 设置亮灯持续时间),然后灭灯,等待下一次的有效电平。TTL_S 是指光源在检测到 有效电平时,连续执行一遍所有以保存的场景,然后灭灯并等待下一次有效电平; TTL_S 工作模式下的各场景需要设置亮灯持续时间和灭灯持续时间。TTL_C 是指光 源在检测到有效电平时执行一个已保存的场景,然后灭灯,当下一次的有效电平触 发,执行下一个场景; TTL C 工作模式下的各场景同样需要设置亮灯持续时间和灭 灯持续时间。当某个有效电平在某场景亮灯/灭灯持续时间结束之前到达,将忽略本 次电平触发。从图 1-8 中可以更直观的了解 4 种工作模式。



在 Pu-C 和 Pu-P 工作模式下,因为只有一个场景,所以不必关心场景序号和场景总数。在 TTL_S 和 TTL_C 工作模式下,每次都是从序号1的场景开始,顺序执行直到场景总数,然后再次从序号1开始。

触发即为高电平触发或低电平触发。

1.3.6 保存场景与进入工作模式

保存场景即为将场景(见 1.3.5)保存为上述的 4 种工作模式之一。Pu-C 只包含一个场景,需保存该场景的触发电平方式。Pu-P 同样只包含一个场景,除了保存触发电平,还需要保存亮灯持续时间,单位为微秒,最大值为 65535。TTL_S 和 TTL_C 需要保存触发电平,亮灯持续时间和灭灯持续时间,因为涉及到了多个场景,还需要保存场景序号和场景总数。在保存场景为各工作模式时需要关心的参数见表 1-3。例如将 4 个场景保存为 TTL_S,这里需要设置各场景的分区、亮度和颜色,触发电平,各场景的亮灯持续时间和灭灯持续时间,场景序号(此例为 1、2、3、4),场景总数(此例为 4)。保存场景通过光源地址来进行操作,要注意合理安排场景序号与场景总数,一般情况下不应出现"空洞",比如设置了场景总数为 4,但场景序号仅有 1、

 $2, 3_{\circ}$

工作模式	调光效果 (分区、亮 度、颜色)	触发电平 (高/低电平)	亮灯持续时间 (微秒,最大 65535)	灭灯持续时间 (微秒,最大 65535)	场景序号(1 到场景总数)	场景总数 (最多8个)
跟随模式(Pu-C)	•	•				
单场景模式(Pu-P)	•	•	•			
多场景连续模式 (TTL_S)	•	•	•	•	•	•
多场景点动模式 (TTL_C)	•	•	•	•	•	•

表 1-3 保存场景时需要关心的参数

Pu-C/Pu-P 的场景和 TTL_S/TTL_C 的场景是独立存储的, Pu-C 和 Pu-P 共用一个场景, TTL S 和 TTL C 共用一组场景, 如图 1-9 所示。

进入工作模式是指在保存场景成功后进入相应的工作模式。因 Pu-C 和 Pu-P 公 用一个场景,所以支持保存场景为 Pu-P 工作模式,而选择进入 Pu-C 工作模式的这 种操作,反之亦可;同理,TTL_S 和 TTL_C 工作模式也可执行类似的操作。若 Pu-C/Pu-P 和 TTL_S/TTL_C 都成功保存过,则可以随意选择进入哪种工作模式。例 如将4个场景保存为 TTL_S 工作模式后,进入 TTL_S 工作模式,待检测到有效电 平时将按照场景序号顺序执行已保存的各个场景,也可以选择进入 TTL_C 工作模式, 则按照 TTL_C 工作模式的规则执行各个场景。若在此之前已经保存过 Pu-C 或 Pu-P 工作模式,则可以选择进入任意的工作模式。若在 TTL_C 下再次进入 TTL_C,当 检测到下次有效电平时,将从场景序号1重新开始,而不管上次电平触发时执行的 场景序号是多少。即在 TTL_C 工作模式下重新进入 TTL_C 工作模式的这种操作具 有重置的功能。



图 1-9 四种工作模式的场景存储关系

第二章 各型号产品的分区方式介绍

本章主要介绍各型号光源的分区与分区方式,部分光源有多个分区,部分光源 只有一个分区。对于存在多个分区的光源,需要考虑不同分区方式对发光形式的影 响。以下多个示例中所展示的发光颜色等不代表实际应用,用户可根据具体光源依 照实际情况进行设置。

2.1 四层四角度全圆数字光源

该型号光源被同心环分为四个区域,共有三种分区方式0,1,2,见表2-1。



表 2-1 四层四角度全圆数字光源的分区方式

2.2 四层四角度半圆数字光源

该型号光源共有三种分区方式 0, 1, 2, 见表 2-2。除外形不同外, 在分区方式 上等同于四层四角度全圆数字光源(见 2.1)。



2.3 环形数字光源(8区)

该型号光源被均分为八个区域,共有三种分区方式0,1,2,见表2-3。



表 2-3 环形数字光源(8 区)的分区方式

^{2.4} 环形数字光源(4 区)



分整个圆环的形式不一样外,在分区方式上等同于四层四角度全圆数字光源(见 2.1)。

该类型光源被均分为四个区域,共有三种分区方式0,1,2,见表2-4。除了均

表 2-4 环形数字光源(4 区)的分区方式

2.5 同轴数字光源

该类型光源是单分区的,发光区域视为一个整体,如图 2-1。



2.6 条形数字光源

该类型光源是单分区的,发光区域视为一个整体,如图 2-2。



图 2-2 条形数字光源

2.7 高亮线扫数字光源

该类型光源是单分区的,发光区域视为一个整体,如图 2-3。注意:该型号光源 由两个 LED 实现暖色和冷色,但在 SDK(C++)中设置 LightParam 的 colors 成员变量 (参见 3.3 小节和表 3-4)时只需填写一个数值代表色温。



2.8 球顶数字光源

该类型光源分为单分区和四分区两种,四分区的球顶数字光源类似于上述的环形光源(4 区),见表 2-5。



表 2-5 球顶数字光源

第三章 SDK 接口功能描述

SW_SDK 是四维视觉面向我司光源客户提供的开发工具包,以帮助开发者方便 地实现对光源的配置与控制。该 SDK 采用 C++11 开发,编译器为 MSVC v143,支 持 Windows 10/11 平台,提供 C 和 C++接口,运行时需要 Visual C++运行时库,比 如 Microsoft Visual C++ 2015-2022 Redistributable(x64)。使用 C#, Python 等开发语 言的项目请使用 C 接口。

3.1 C++接口

3.1.1 枚举类型

```
/*
 * ModelType是一个故苹类型,代表工作模式类型,其中,
 * @PULSE_C、@PULSE_P为苹场景模式;
 * @TTL_S、@TTL_C为求场景模式,
 */
enum class ModelType : uint8_t
{
    PULSE_C = 0,
    PULSE_P = 1,
    TTL_S = 2,
    TTL_C = 3
};
/*
 * TTL是一个校举类型,代表触发电平,其中,
 * @TTL_L为低电平触发,@TTL_H为高电平触发,
 */
enum class TTL : uint8_t
{
    TTL_L = 0,
    TTL_H = 1
};
```

3.1.2 结构体

```
/*
* LightParam是一个结构体,包含了一些用于糊述分区和调光等结息的成员变量;
@coneMode为分区方式,有效道阻清影考技术文档;
@currentZone代表当前操作的分区序号,范围为1到设产品类型的最大分区数;
@dbrightness表示当前分区的亮度,范围为0~1024;
@colors表示当前分区的颜色、每个通道的取值的范围为0~1024.
*/
struct LightParam
{
    uint8_t zoneMode;
    uint8_t currentZone;
    uint16_t brightness;
    std::vector<uint16_t> colors;
};
/*
* DevInfo是一个结构体,包含了一些用于表示充溷没备信息的成员变量;
    uint10_t brightness;
    std::vector<uint16_t> colors;
};
/*
* OevInfo是一个结构体,包含了一些用于表示充溷没备信息的成员变量;
    uint8_t address;
    std::vector<uint16_t> colors;
};
/*
* devInfo是一个结构体,包含了一些用于表示充溷没备信息的成员变量;
    uint10_t brightness;
    std::vector<uint16_t> colors;
};
/*
* devInfo是一个结构体,包含了一些用于表示充溷没备信息的成员变量;
    uint10_t brightness;
    std::vector<uint16_t> colors;
};
;
/*
* devInfo是一个结构体,包含了一些用于表示充溷没备信息的成员变量;
    uint16_t zoneMode;
    uint8_t address;
    std::vector<uint8_t> UID;
    uint8_t address;
    std::string productModel;
    uint16_t zoneSize;
    uint16_t colorSize;
};
```

3.1.3 方法

3.1.3.1 初始化



3.1.3.2 修改地址

angeAddr()方法用于修改光源设备的地址;
JID为光源设备的唯一标识符,可以参考从init()获取的devInfos,其中包含了搜索到的光源设备UID
addr为光源设备的新地址,范围为1~32;
改地址成功后。请自行更新devInfos中光源的地址信息;
避免将不同类型光源置于同一地址,否则可能后续的setZoneAndColors()等对不同类型光源无效。
<pre>changeAddr(const std::vector<uint8_t> &UID, uint8_t addr);</uint8_t></pre>
))

3.1.3.3 调光



3.1.3.4 保存场景



3.1.3.5 进入工作模式



3.2 C 接口

3.2.1 枚举类型



3.2.2 结构体



3.2.3 方法

3.2.3.1 初始化







- 14
- setZoneAndColors()方法用于显示当前的调光效果;
- * @zoneMode为分区方式
- * @currentZone为当前的分区号。范围为1~DevInfo::zoneSize;
- * @brightness为当前的亮度值, 范围为8~1024;
- * @colors为当前的颜色值,通道数可由DevInfo::colorSize获取,每个元素为@~1024的整数值;
- * @addr为该方法作用的光源设备地址,范围为1~32;
- * @delayMS为该方法发送报文后的问隔时间,单位为毫秒,可自行设置,推荐值10。
- * 请依据具体的光源型号合理设置各参数。

bool setZoneAndColors(int zoneMode, int currentZone, int brightness, int colors[], int addr, int delayMS);

3.2.3.4 保存场景



onDur, int offDur, int delayMS);

3.2.3.5 进入工作模式



3.2.3.6 释放内部资源



第四章 SDK 调用方法

4.1 SW_SDK 的总体调用流程

总体调用流程见图 4-1,这里以 C++接口为例。



图 4-1 SW_SDK 的调用总体流程

4.2 SW_SDK 的调用示例

调用示例以 C++接口为例,关于 C#、Python 示例请参见 samples 文件夹。 1)定义一个 SW_SDK 实例,该类型遵循 RAII,在离开作用域时会自动释放资源。

```
SW_SDK_demo;
```

```
2)声明一个 std::vector<DevInfo>变量。
```

std::vector<DevInfo> devInfos;

3)调用 init(),若返回成功,表明连接端口成功;请根据 devInfos.empty()或 devInfos.size()等判断获取的设备数目。

auto res = demo.init("COM3", devInfos);

4)可以选择调用 changeAddr()修改地址, UID 可通过 init()调用成功获取的 std::vector<DevInfo>中获得。若从未修改过地址,所有光源设备的初始默认地址为1。

<pre>res = demo.changeAddr(devInfos.front().UID, addr1);</pre>
5)定义一个 LightParam 实例,并赋值各成员变量。
LightParam lpFor4z4c = { 0, 1, 100, {100, 0, 0, 0, 0}}; 或
<pre>lpFor4z4c.zoneMode = 1; lpFor4z4c.currentZone = 3; lpFor4z4c.brightness = 500; lpFor4z4c.colors = {0, 200, 0, 200};</pre>
6)调用 setZoneAndColors()以展示调光效果。
demo.setZoneAndColors(lpFor4Z4C, addr1);

7)调用 saveScene()保存场景。

demo.saveScene(ModelType::TTL_S, TTL::TTL_L, addr1, 1, 8, 65535, 65535);

8)可选择重复 4)5)6)7)步骤,以达到将光源设备按地址分组、保存多个场景等的

需求。

```
res = demo.changeAddr(UID1, addr1);
res = demo.changeAddr(UID2, addr2);
res = demo.changeAddr(UID3, addr3);
```

```
lpFor4z4c.zoneMode = 0;
lpFor4z4c.currentZone = 1;
lpFor4z4c.brightness = 100;
lpFor4z4c.colors = {100, 0, 0, 0};
demo.setZoneAndColors(lpFor4z4c, addr1);
demo.saveScene(ModelType::TTL_S, TTL::TTL_L, addr1, 2, 8, 65535, 65535);
lpFor4z4c.zoneMode = 1;
lpFor4z4c.currentZone = 4;
lpFor4z4c.colors = {100, 100, 100, 100};
demo.setZoneAndColors(lpFor4z4c, addr1);
demo.setZoneAndColors(lpFor4z4c, addr1);
demo.saveScene(ModelType::TTL_S, TTL::TTL_L, addr1, 3, 8, 65535, 65535);
9)调用 enterWorkModel()进入工作模式。
```

demo.enterWorkModel(ModelType::TTL_S, addr1);

完整的示例代码请参阅 SW_SDK \examples 文件夹。

4.3 SW_SDK 的使用

SW_SDK 文件目录结构如下:



其中, c和 cpp 文件夹中分别包含对应的头文件和动态库, samples 中包含了示例程序。

4.3.1 C++项目使用动态库

以下示例为 C++项目, VS2022 集成开发环境, <配置>为<Release>, <平台>为 < x64>。假设 SW_SDK 的绝对路径为"Your_Work_Space\SW_SDK"。

示例代码中使用的是相对路径: #include "SW_SDK.h",需要在项目属性中设置 包含目录。点击<项目>选择<属性>,在属性页的配置选择<Release>,平台选择<x64>。

项目	(P) 生成(B)	调试(D)	测试(S)		
8 🛱	理 NuGet 程序包	⊒(N)				
▶ 厪	性(P)					
配置(C):	Release		~	平台(P):	х б4	~

选择<C/C++>的<常规>属性页,在<附加包含目录>属性中,指定"SW_SDK.h"的路径。打开<附加包含目录>下拉列表,点击<编辑>,点击<新行>,然后选择行末尾的省略号(...)。在<选择目录>对话框中,选择包含"SW_SDK.h"的目录,在本例中为"Your_Work_Space\SW_SDK\Dynamic Link Library",点击<确认>。

▲ C/C++	
常规	
优化	
附加包含目录	%(AdditionalIncludeDirectories)
其他 #using 指令 其他 BMI 目录	<编辑> <从父级或项目默认设置继承>
附加包含目录	? ×
	<u>*</u> ¥ ★
	新行(Ctrl-Insert)
	~
<	>
\SW_SDK\Dynamic Link	× ↓ ↑ Library

选择<链接器>的<输入>属性页,打开<附加依赖项>下拉列表,点击<编辑>,添 加"SW_SDK.lib",点击<确认>。选择<链接器>的<常规>属性页,打开<附加库目录> 下拉列表,点击<编辑>,点击<新行>,然后选择行末尾的省略号(...)。在<选择目录> 对话框中,选择包含"SW_SDK.lib"的目录,本例中为"Your_Work_Space\SW_SDK\ Dynamic Link Library\x64\Release",点击<确认>。点击项目属性页的<确定>或<应 用>以保存对项目所做的更改。

▲ 链接器		
常规		
输入		
附加依赖项	%(AdditionalDependencies)	~
忽略所有默认库 忽略特定默认库	<编辑>	
附加依赖项	?	×
SW_SDK.lib		^
<		>
▲ 链接器		
常规		
附加库目录		~
链接库依赖项	<编辑>	
使用库依赖项输入	H	
附加库目录	?	×
	*	¥ ↑
	新行	(Ctrl-Insert
<		>
	*	•
\SW_SDK\Dynamic Link	Library\x64\Release	~
		~

在示例代码头文件的起始位置定义宏,SW_SDK_LIBRARY_EXPORTS



或者在项目属性页中选择<C/C++>的<预处理器>,打开<预处理定义>下拉列表, 点击<编辑>,添加"SW_SDK_LIBRARY_EXPORTS",点击<确定>。点击项目属性 页的<确定>或<应用>以保存对项目所做的更改。

THAT	
代码生成	_
预处理器定义 NDEBUG;_CONSOLE;%(PreprocessorDefinitions)	~
取消预处理器定义 《编辑》	
取消所有预处理器定义 <从父级或项目默认设置继承>	
忽略标准包含路径	_
预处理器定义 ? ×	
CONSOLE	
SW_SDK_LIBRARY_EXPORTS	

最后,将对应项目配置的 SW_SDK.dll 复制到包含可执行文件的目录中。本例中的对应的 SW_SDK.dll 为"Your_Work_Space\SW_SDK\cpp\x64\Release\SW_SDK.dll"。

4.3.2 C#、Python 项目动态库的使用

1.00

请参阅 samples\c#和 samples\python 的示例源码,编译之后将 SW_SDK.dll 复制 到包含可执行文件的目录中,对于程序打包请使用相应的 Release 版本 dll。