

## Spyder3 (S3-20-01K40 / S3-20-02K40)

## 接続可能な画像処理装置・画像入力ボード

FVC07CLB

## サポートする機能

取り込みモード名称 (ファースト呼称)	対応カメラ機能名称	備 考
ノーマル (通常) 入力	Internal SYNC	露光時間は通信コマンドにて設定
トリガ入力	External SYNC	露光期間はソフトウェア設定 (ライン周期)

## 留意事項

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

詳細な設定方法およびカメラ仕様につきましては、Teledyne DALSA より提供される取扱説明書「Spyder3 Camera Link User's Manual S3-10-01K40-00-R S3-20-01K40-00-R S3-10-02K40-00-R S3-20-02K40-00-R S3-20-04K40-00-R」を参照してください。

以下、通信コマンドを示します。

## 各モード共通の設定

コマンド	設定項目	説明
clm	カメラリンクモード設定	「2:8 bits, 2 taps」に設定

## 取り込みモードに依存する設定

## ・ ノーマル入力の場合

コマンド	設定項目	説明
sem	露光モード設定	「7:Internal programmable SYNC, maximum exposure time」に設定
ssf	ラインレート設定 ※	任意に設定 ・ FVC07_S3-20-01K40. ini 「300~68000[Hz]、デフォルト : 5000[Hz]」 ・ FVC07_S3-20-02K40. ini 「300~36000[Hz]、デフォルト : 5000[Hz]」

※最速で取り込みを行う場合は、S3-20-01K40 の場合は「68000」、S3-20-02K40 の場合は「36000」に設定する必要があります。

## ・ トリガ入力の場合

コマンド	設定項目	説明
sem	露光モード設定	「3:External SYNC, internal PRIN, maximum exposure time」に設定