

SilkyEvCam BothView セットアップ手順書

本書について

本書では、BothView のセットアップ手順をご説明します。また、付属のサンプルコード（Pythonベースのビューア）を動作させるための環境構築も同時に行います。

本書の構成

この手順書は、次の内容で構成されています。以下を順番に行ってください。

1. イベントカメラのセットアップ
2. フレームカメラのセットアップ
3. サンプルコードのインストール

留意事項

- オンラインストレージ（OneDrive等）の同期対象フォルダにインストールを行った場合、パフォーマンスが低下する可能性があります。
- 弊社では、以下の環境で動作確認を行っています。（PCスペックの参考値として記載）
PC: Lenovo Legion 550Pi（パフォーマンス モード）
プロセッサ：Intel(R) Core(TM) i7-10750H CPU @ 2.60Ghz
RAM：32GB

OS: Ubuntu22.04.4 LTS または Windows10 (64bit)（推奨はUbuntuです。）
- ユーザー名やファイルパスに non-ANSI character（非ANSI文字：日本語等のダブルバイト文字）が含まれているとエラーが発生する場合があります。ダブルバイト文字のない環境にインストールしてください。
参考URL：<https://centuryarks.com/faq/metavision-studio-を起動するとエラーが出てカメラが認識されない/>



SilkyEvCam BothView セットアップ手順書

1. イベントカメラのセットアップ

イベントカメラ側の各種インストールは、弊社ウェブサイトのダウンロードページ内「METAVISION® SDK V4.6.2 用プラグイン&ファームウェア」のセットアップガイドを参照してください。

<https://centuryarks.com/download-2/#v462>

弊社では以下の環境で動作確認を行っています。

- Ubuntu22.04.4 (python 3.10.12) LTS および Windows10 (python 3.9.13)
- Metavision SDK 4.6.2

【弊社ウェブサイトのダウンロードページ】

METAVISION® SDK V4.6.2 用プラグイン&ファームウェア		
METAVISION® SDK プラグインセットアップガイド		
[ubuntu & win64] プラグイン セットアップガイド	008a	[Download]

【ご注意】

- BothViewでのMetavision SDKの推奨バージョンはv4.6.2です。
- Metavision SDK のインストール（無料パッケージのダウンロード）には、Prophesee社のユーザー登録が必要です。お客様ご自身で行ってください。
- Metavision SDK のインストールは、Prophesee社ウェブサイトの手順に従い、「Installing Dependencies」の部分も必ず実行してください。

インストール完了後、下記リンク先の「Get started!」を参照して、Metavision SDK（特に Python Code Sample）が正常に動作していることを確認してください。

例えば、Python sample の1つである「metavision_simple_viewer.py」がご自身のパソコンで動作することを確認してください。（カメラを接続してください。）

【Ubuntu の場合】

<https://docs.prophesee.ai/4.6.2/installation/linux.html#get-started>

【Windows の場合】

<https://docs.prophesee.ai/4.6.2/installation/windows.html#get-started>

Rev. 2.2



SilkyEvCam BothView セットアップ手順書

2. フレームカメラのセットアップ

フレームカメラ側の各種インストールは、Allied Vision社のウェブサイトを参照してください。

<https://www.alliedvision.com/jp/products/software/vimba-x-sdk/>

弊社では以下の環境で動作確認を行っています。

- Ubuntu22.04.4 (python 3.10.12) LTS および Windows10 (python 3.9.13)
- Vimba X (Ver2024-1)



【Ubuntu の場合】

下記リンクをクリックすると「Vimba X Developer Guide」が表示されるので、「Installation」 - 「Linux and ARM」の部分を参照してインストールを実行してください。

https://docs.alliedvision.com/Vimba_X/Vimba_X_DeveloperGuide/about.html#linux-and-arm

次に、管理者権限でターミナルを開き、インストールしたフォルダーに移動してwhlファイルからVmbPythonライブラリのインストールを実行してください。

/opt/VimbaX_2024-1/api/python/

(手順通りにインストールした場合のPath)

```
> python3 -m pip install pip --upgrade
> python3 -m pip install vmbpy-1.0.5-py3-none-any.whl
```

Rev. 2.2



SilkyEvCam BothView セットアップ手順書

2. フレームカメラのセットアップ (つづき)

【Windows の場合】

下記リンクをクリックすると「Vimba X for Windows リリースノート」が表示されるので、「Installation」の部分参照してインストールを実行してください。

https://docs.alliedvision.com/Vimba_X/Vimba_X_ReleaseNotes/Windows.html

次に、管理者権限でターミナルを開き、インストールしたフォルダーに移動してwhlファイルからVmbPythonライブラリのインストールを実行してください。

```
C:¥Program Files¥Allied Vision¥Vimba X¥api¥python¥
```

(デフォルトでインストールした場合のPath)

```
> python -m pip install pip --upgrade
> python -m pip install vmbpy-1.0.5-py3-none-any.whl
```



SilkyEvCam BothView セットアップ手順書

3. サンプルコードのインストール

サンプルコードを動作させるために必要な Python のライブラリをインストールします。
ターミナルを開き以下を実行してください。

【Ubuntu の場合】

```
> python3 -m pip install pip --upgrade  
> python3 -m pip install "ffmpeg-python==0.2.0"
```

【Windows の場合】

```
> python -m pip install pip --upgrade  
> python -m pip install "ffmpeg-python==0.2.0"
```

次に、BothView のサンプルコードを展開します。

(展開先は、Pathにダブルバイト文字が含まれない場所であれば、どこでも構いません。)

以上で、サンプルコードを使用するための準備が整いました。

ターミナルを開き、展開先フォルダーに移動して以下を実行すると、サンプルコード（ビューア）が起動します。

【Ubuntu の場合】

```
> python3 bothview_main.py
```

【Windows の場合】

```
> python bothview_main.py
```

【サンプルコードのキー操作】

キー	機能
Esc or Q	ビューアの終了
V	表示切替（マルチ→イベント→フレーム→合成の順）
R	2動画（イベントRAWデータ、フレームMP4データ）録画 開始/終了
M	マルチ画面録画 開始/終了

※ 本資料に記載されている会社名および製品名は、各社・各団体の登録商標または商標です。

※ 本資料に記載されている仕様、規格等は予告なく変更することがあります。

