



Event
×
Frame

イベントセンサーとフレーム
センサーを1つに

新装

BothView

SilkyEvCam BothView Cマウントモデル ～改良を加え、選べる2タイプに！～

SilkyEvCam BothView は、イベントセンサーとフレームセンサーを組み合わせ、両センサーにビームスプリッターで分割した光を通すことで、イベント画像とフレーム画像を同時に取得できるようにした製品です。

単眼で撮影するため同一の画像が撮影でき、並列にカメラを配置した場合には避けられない視差がありません。また、フレームカメラ側からイベントカメラ側へタイミング信号を送ることでデータの同期が可能です。

仕様

機能

- ・ イベントカメラおよびフレームカメラに、1つのレンズから外部光を取り込み、同一の映像を撮影できます
- ・ イベントカメラとフレームカメラの光軸を一致させ、フランジバックを合わせています
- ・ 外部光の各カメラへの分割にはビームスプリッターを使用
- ・ 内臓カメラ（イベントカメラおよびフレームカメラ）の同期機能を有します（内部同期）
- ・ 2台の BothView あるいは BothView-SilkyEvCam を接続しての同期が可能（複数同期）

イベントカメラ

（株）センチュリーアークス SilkyEvCam HD（IMX636）

フレームカメラ

Allied Vision Alvium1800 U-240c（カラー、グローバルシャッター）（IMX392）

ビームスプリッター

分割比 T90:R10（フレーム側90%、イベント側10%）非偏光タイプ（EvB4AS-C）
分割比 T50:R50（フレーム側50%、イベント側50%）非偏光タイプ（EvB4BS-C）
（ビームスプリッターの分光比率の違いにより2モデル）

レンズ

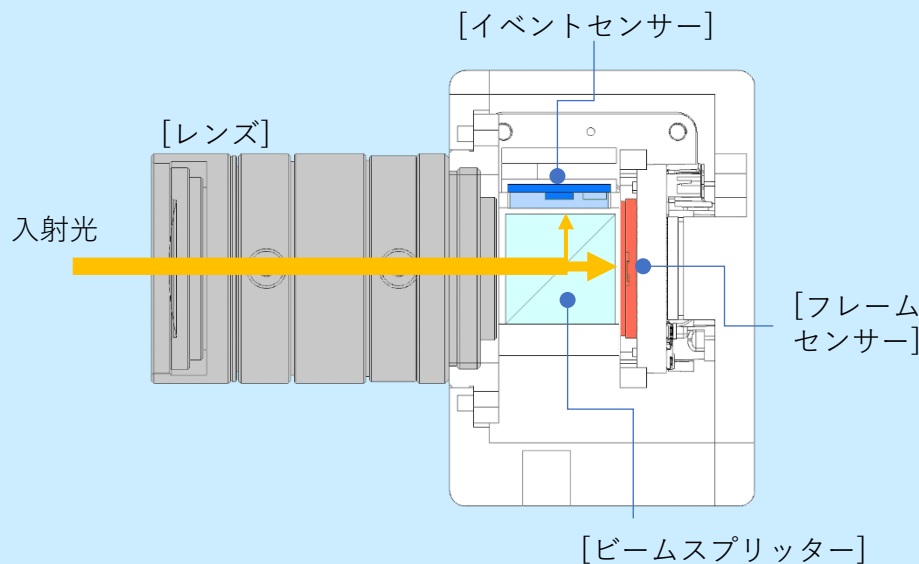
Cマウント（付属レンズ：VY1214 f=12mm）

インターフェース

USB3.0（両カメラとも）

解像度

フレーム画像で最大1800 x 1012ピクセル
（両カメラで取得した2つの画像を重ねて合成したときの有効解像度）

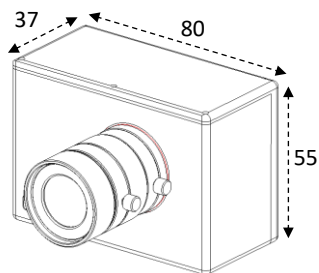


BothViewは、イベントセンサーとフレームセンサーにビームスプリッターで分割した光を通し、イベント画像とフレーム画像を同時に、かつ視差なく取得できます。またフレームカメラ側とイベントカメラ側が内部配線で接続されており、フレーム側から発出されたタイミング信号がイベント側のデータに記録されます。



ソフトウェア仕様

ソフトウェア	イベントカメラ	Metavision® SDK (詳細は Prophesee社のウェブサイトを参照してください)
	フレームカメラ	Vimba X SDK (詳細は Allied Vision社のウェブサイトを参照してください)
	サンプルコード	イベントカメラ設定 (各種バイアス値など) フレームカメラ設定 (露出、ホワイトバランス、ゲイン、fps など) 両カメラ映像の録画 (個別に録画) イベントカメラとフレームカメラの GPIO接続によるデータ同期 2台の BothView あるいは BothView-SilkyEvCam を接続しての複数同期
内部同期	フレームカメラからフレームと同期したトリガー信号を出力、その信号をイベントカメラの外部入力に入れ、EVT3フォーマットの外部入力イベントとして記録	
複数同期	BothView (マスター) と別のBothView 又は SilkyEvCam (スレーブ) のフレームカメラ同士 (BothView同士の場合) / イベントカメラ同士の同期が可能	
その他	イベントカメラの Rawデータに記録される同期情報 (フレームカメラからの外部トリガーイベント) は、フレーム毎の露光タイミング (露光開始、露光終了) です	
	同期ケーブルは、この製品に含まれません (別売り)	



画像の重ね合わせについて

BothViewはイベントセンサーとフレームセンサーの画像を重ね合わせて出力することもできますが、両センサーの画素数および画素サイズが異なるため、画素レベルでの正確な合わせこみではありません。

BothViewの製品詳細情報はこちら



※ 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規格等は予告なく変更することがあります。

2025.10

