

# 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

## 注意事項

- ・ 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: Ubuntu22.04.5 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/>
- ・ 付属のサンプルコード Ver4.0 以降は「Vimba X SDK」上で動作します（以前の Vimba 6.0 では動作しません）。サンプルコード Ver3.0 以前をご利用の方で、Ver4.0 以降を利用する場合は、本書「2. フレームカメラのセットアップ」を参照し、「Vimba X SDK」のインストールを行ってください。
- ・ 付属のサンプルコードVer4.0 以降は、フレームカメラ Firmware の以下のバージョンで動作確認を行っています。  
[Alvium USB]-00.13.01.794391f9 および 00.14.01.d83c7207  
それ以前の Firmware の場合は、本書「付録 フレームカメラのFirmwareアップデート」を参照し、フレームカメラの Firmwareアップデートを実行してください。

Rev. 3.0



# 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。

- Ubuntu 22.04.5 (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. 3.0



# 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。

- Ubuntu 22.04.5 (python 3.10.12) LTS および Windows10 (python 3.9.13)
- Vimba X (Ver2025-2)



### 【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](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\_2025-2/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-1.1.1-py3-none-linux_x86_64.whl
```

Rev. 3.0



# 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\\_ReleaseNotes/Windows.html](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-1.1.1-py3-none-win_amd64.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

Rev. 3.0



# SilkyEvCam BothView セットアップ手順書

## 付録 フレームカメラの Firmware アップデート

### 【ご注意】

Firmware アップデートは、メーカーのマニュアルに従い、指定された方法で実行してください。アップデートに不備があった場合、カメラが動作しなくなる可能性があります。

### 【Ubuntu / Windows 両方】

下記リンクをクリックすると「Vimba X Developer Guide」が表示されます。「Firmware Updater Manual」を参照し、Firmware アップデートを実行してください。

[https://docs.alliedvision.com/Vimba\\_X/Vimba\\_X\\_DeveloperGuide/fwUpdater.html](https://docs.alliedvision.com/Vimba_X/Vimba_X_DeveloperGuide/fwUpdater.html)

※ 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。

Rev. 3.0



東京都港区西麻布3丁目13-1 サンエス西麻布ビル3F  
TEL: 03-6804-5752 FAX: 03-5411-2661

URL : <https://centuryarks.com/>  
Sales : [ca\\_sales@centuryarks.com](mailto:ca_sales@centuryarks.com)

