

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. 3.01



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. 3.01



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 SDK (Ver2025-2)



【ご注意】

Vimba X SDK のバージョンアップに伴い、Allied Vision社のサイトから旧バージョンのダウンロードができなくなっています。Vimba X SDK (Ver2025-2) をご使用の場合は、弊社サイト（下記リンク）よりダウンロードしていただけます。（Allied Vision社の許可を得て掲載しています。また、同社のサポート対象外となります。）

Ubuntu版:

https://centuryarks.com/wp-content/uploads/2026/03/VimbaX_Setup-2025-2-Linux64.tar.gz.zip

Windows版:

https://centuryarks.com/wp-content/uploads/2026/03/VimbaX_Setup-2025-2-Win64.zip

Rev. 3.01



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)

【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_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
```

【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-1.1.1-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



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

※ 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. 3.01

