
CSViewer 使用指导手册

修订历史版本			
日期	版本	描述	作者
2021/09/27	V1.0.0		Daisy
2021/11/15	V2.0.0		Daisy

目录

1. 工具简介	2
2. 安装说明	2
2.1. 系统要求.....	2
2.2. CSViewer 安装.....	2
2.3. 硬件连接.....	3
CS20 外观示意图.....	3
3. 使用指导	4
3.1. 打开设备.....	4
3.2. 获取设备信息.....	4
3.3. 显示 2D depth 图像.....	4
3.4. 调节参数.....	5
3.5. 暂停 depth 图画面.....	5
3.6. 图像保存.....	6
3.7. 显示 color bar.....	7
3.8. 显示画面信息.....	7
3.9. 显示伪彩点云图.....	8
3.10. 画面设置.....	8
3.11. 错误信息 dmp 地址.....	9
4. 免责声明	9

1. 工具简介

工具名称: CSViewer

工具说明:

CSViewer 是 CS20 系列的 windows 演示 GUI 工具。该工具主要用于获取显示保存 Depth, IR, Pointcloud 信息, 同时支持查看设备基础信息设置分辨率积分时间等功能。

2. 安装说明

2.1. 系统要求

当前 CSViewer 支持 window10。

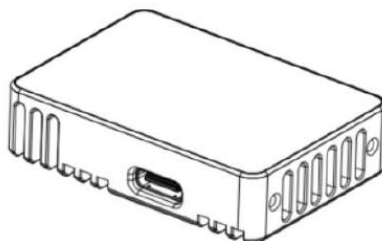
2.2. CSViewer 安装

CSViewer 为绿色版本, 无需单独安装。

Log	2021/9/8 9:42	文件夹	
plugins	2021/6/22 9:21	文件夹	
soni	2021/7/19 14:27	文件夹	
cscamera.pdb	2021/7/15 9:42	Program Debug ...	1,716 KB
viewer.pdb	2021/8/27 15:54	Program Debug ...	33,300 KB
configuration.ini	2021/9/8 10:04	配置设置	1 KB
paraments.txt	2021/8/27 15:41	文本文档	1 KB
viewer.exe	2021/8/27 17:26	应用程序	863 KB
concr140.dll	2019/9/27 20:06	应用程序扩展	326 KB
csalgorithm.dll	2021/8/27 17:15	应用程序扩展	53 KB
cscamera.dll	2021/8/27 17:22	应用程序扩展	65 KB
msvc120d.dll	2013/10/4 23:58	应用程序扩展	1,076 KB
msvc140.dll	2021/7/17 17:22	应用程序扩展	604 KB
msvcr100.dll	2019/1/17 4:48	应用程序扩展	810 KB
msvcr120d.dll	2013/10/4 23:58	应用程序扩展	2,101 KB
opencv_core440.dll	2021/5/31 19:12	应用程序扩展	16,789 KB
opencv_highgui440.dll	2021/5/31 19:13	应用程序扩展	196 KB
opencv_imgcodecs440.dll	2021/5/31 19:12	应用程序扩展	3,427 KB
opencv_imgproc440.dll	2021/5/31 19:12	应用程序扩展	28,643 KB
opencv_videoio440.dll	2021/5/31 19:13	应用程序扩展	558 KB
OpenNI2.dll	2013/11/12 16:12	应用程序扩展	286 KB
pcl_common_release.dll	2017/8/8 16:56	应用程序扩展	690 KB
pcl_features_release.dll	2017/8/8 17:36	应用程序扩展	4,465 KB

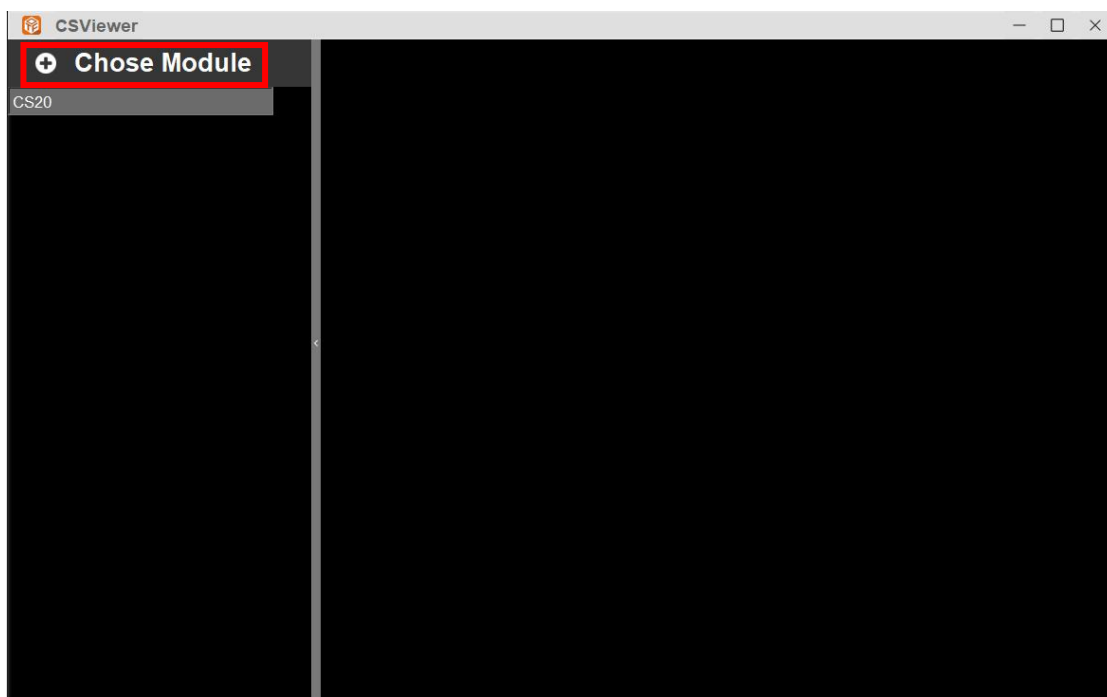
2.3. 硬件连接

将 CS20 通过数据线与 PC 端的 usb 接口连接：



CS20 外观示意图

设备正常连接后运行 CSViewer 工具(双击 viewer.exe 执行文件) , 点击 Chose Module, 会出现如下所示 CS20:

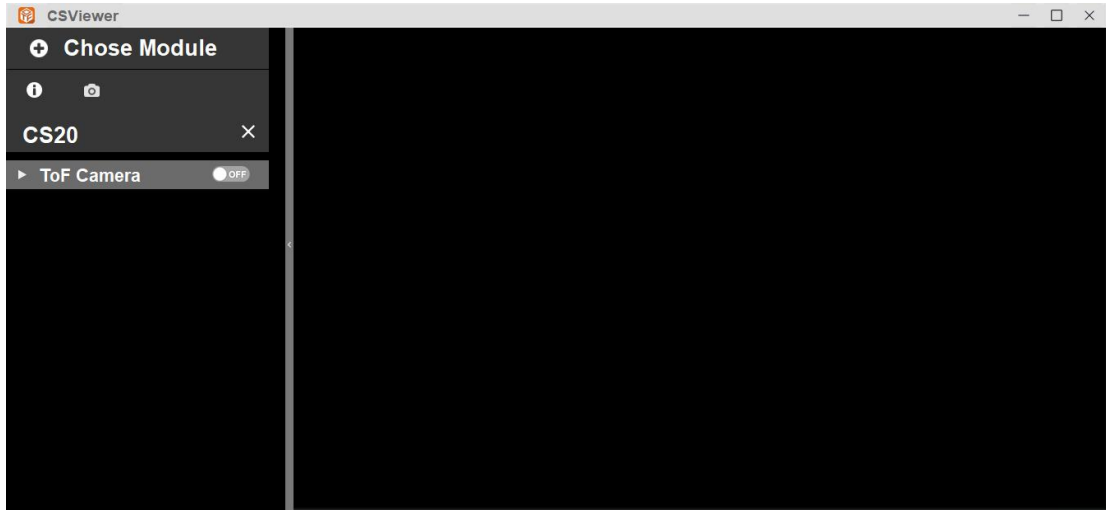


注意：开启之前需把电脑中开启的相机关掉，否则会占用此设备导致无画面显示。

3. 使用指导

3.1. 打开设备

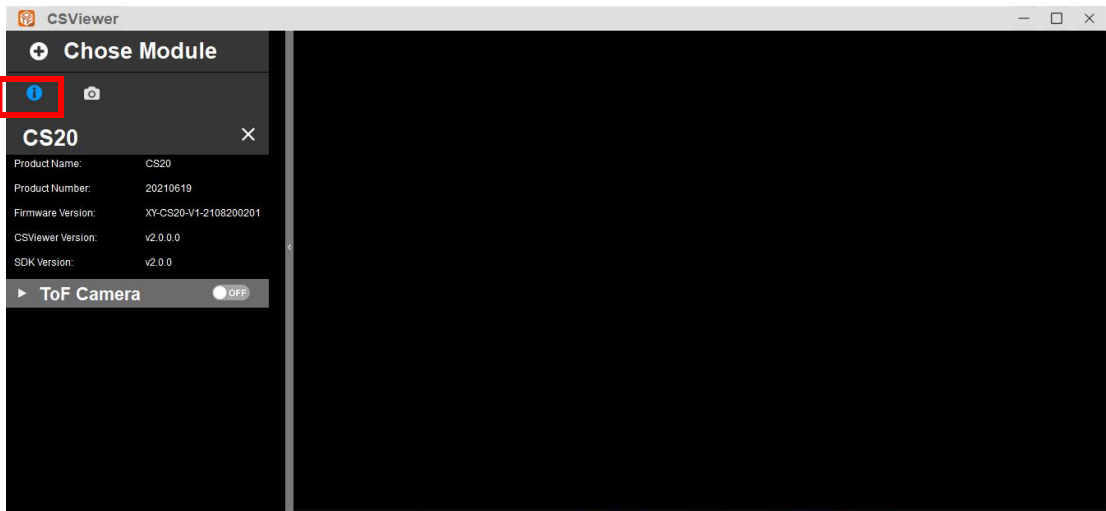
选择当前设备，打开设备



3.2. 获取设备信息

点击设备信息按钮，即可获得当前设备基础信息。

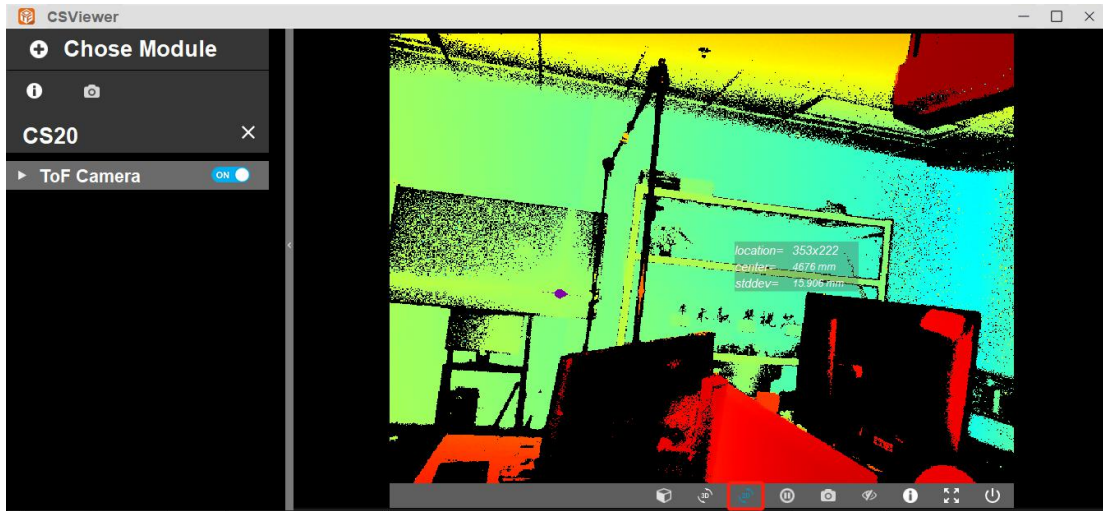
包含：设备名，设备编号，SN 号，SDK 版本，固件版本等。



3.3. 显示 2D depth 图像

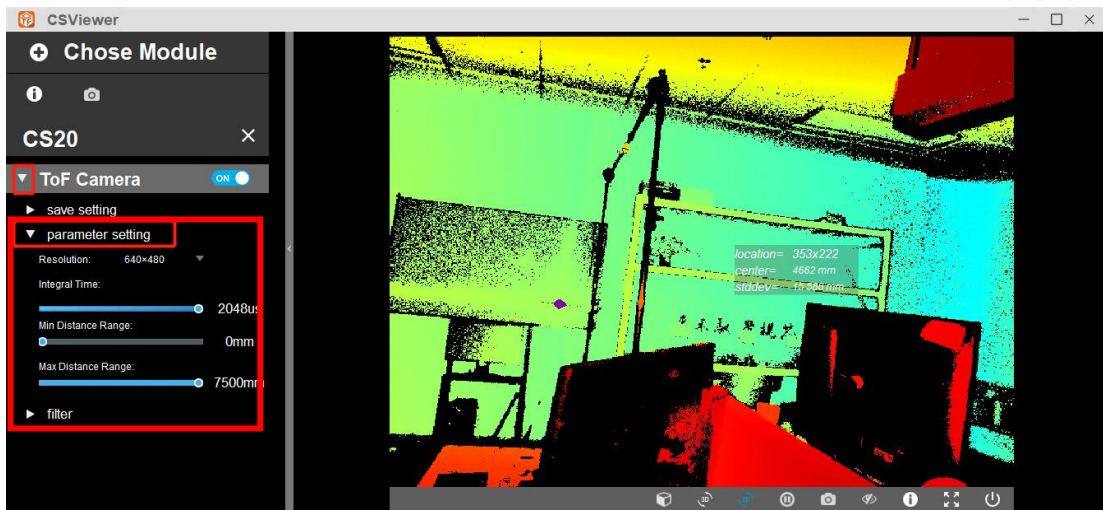
点击 Camera 开关，即可显示图像；

鼠标在画面点击，可以查看当前点击像素点的深度值。



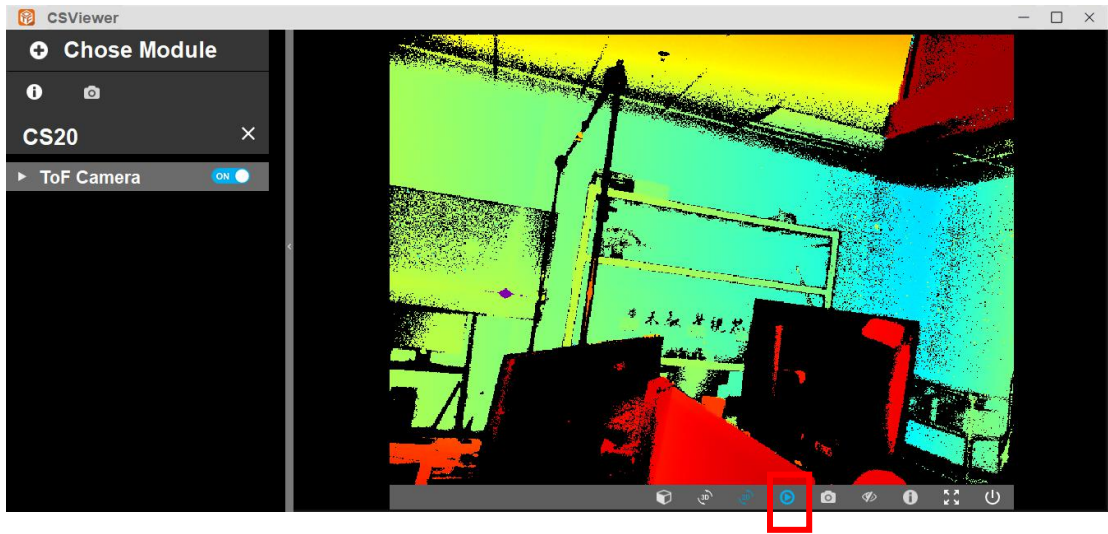
3.4. 调节参数

点击 ToF Camera 左侧下拉箭头，可设置保存信息、调节参数信息、设置画面等。点击 parameter setting，显示参数调节框，可选择分辨率 640*480（默认）或 320*240；调节曝光时间；最小距离显示范围；最大距离显示范围。



3.5. 暂停 depth 图画面

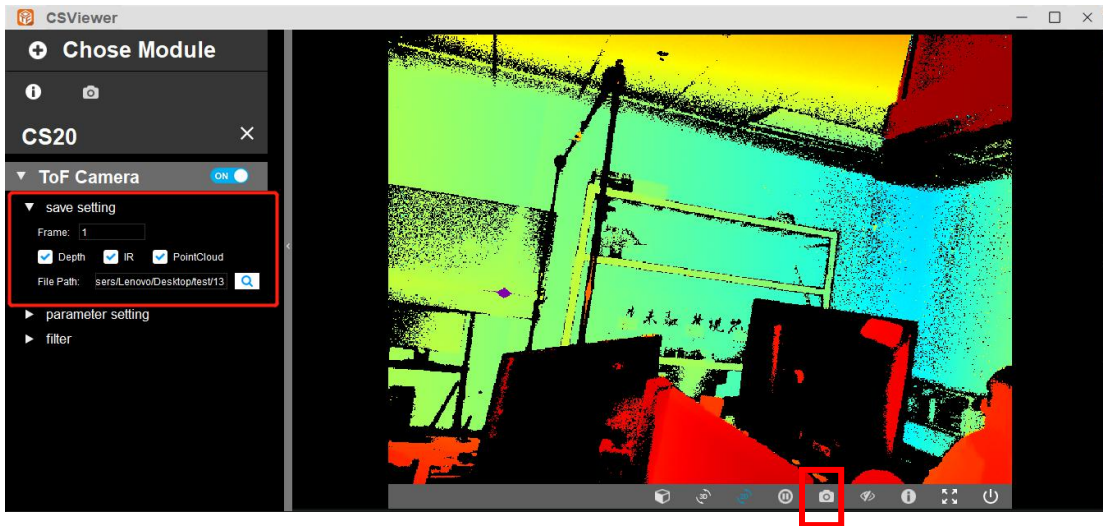
点击画面下方暂停按钮，即可暂停 depth 图画面



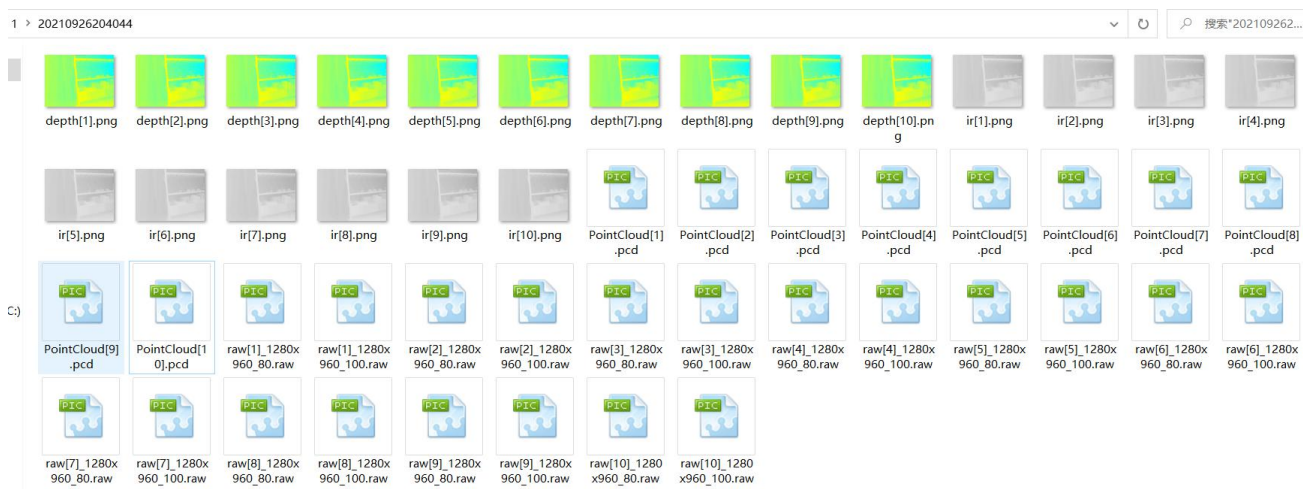
3.6. 图像保存

点击 ToF Camera 左侧下拉箭头，可设置保存信息、调节参数信息、设置画面等。点击 save setting 左侧下拉按钮，可设置要保存的数据帧数，勾选类型 Depth、IR 或者 Pointcloud，选择要保存数据的文件路径，设置后，软件再次启动都会默认为最新设置的保存路径、保存帧数等（注：保存路径中不要包含中文/中文字符）。

点击画面下方保存按钮可保存成功。

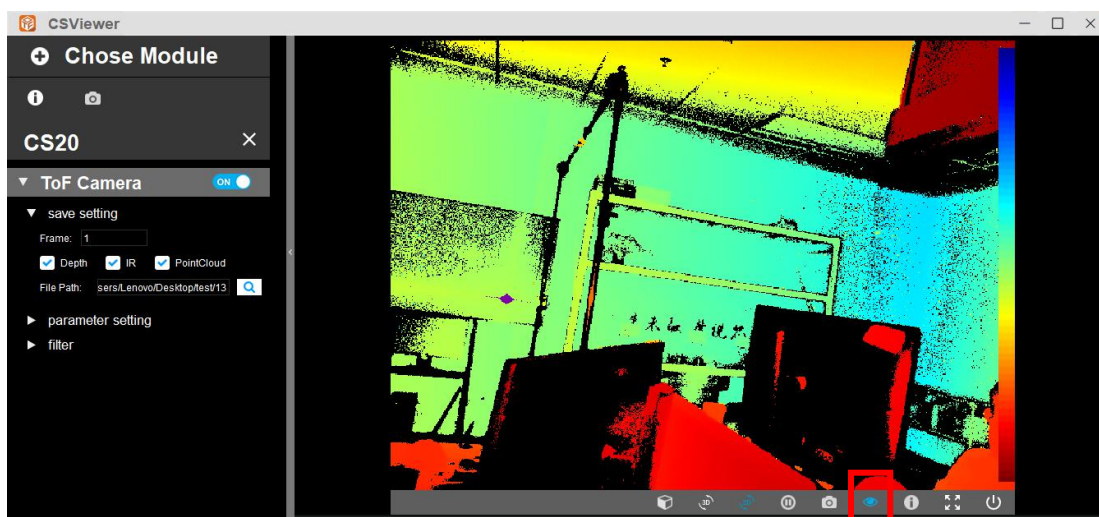


保存后按时间顺序创建文件夹，自动保存数据：



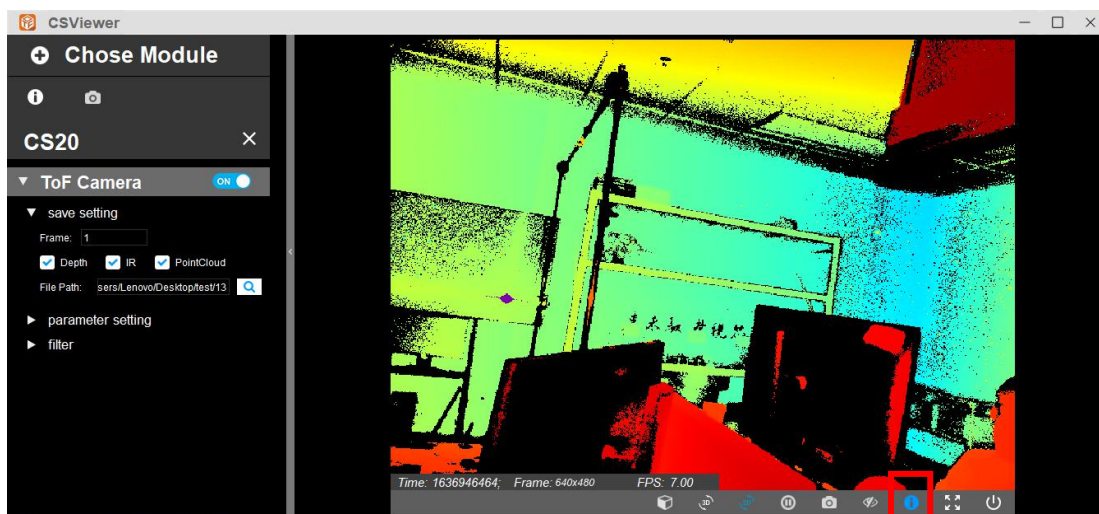
3.7. 显示 color bar

点击画面下方查看 color bar 按钮，即可显示 color bar



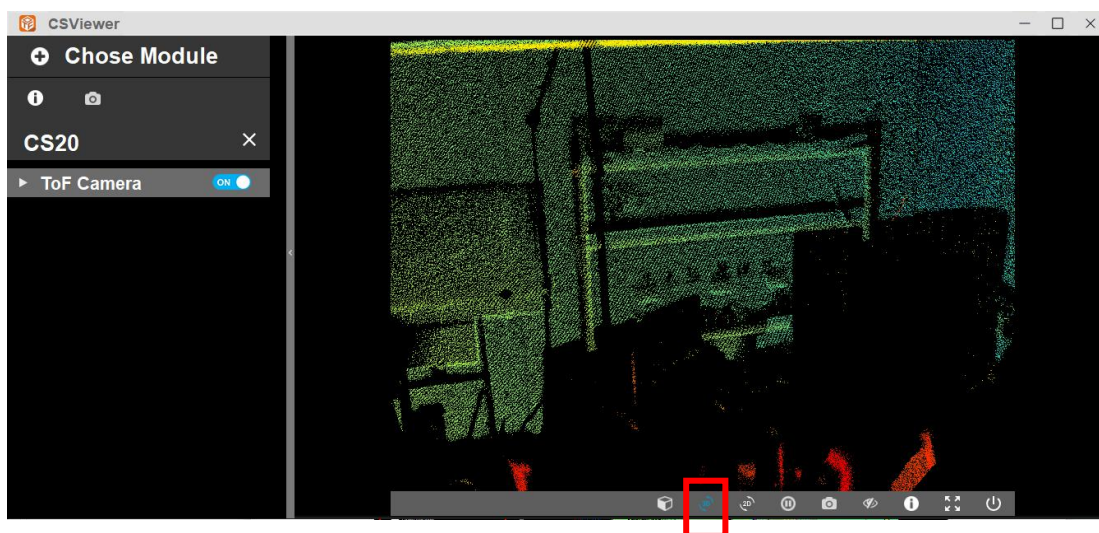
3.8. 显示画面信息

点击画面下方画面信息按钮，即可在画面左下角显示当前时间戳，当前分辨率，当前帧率信息



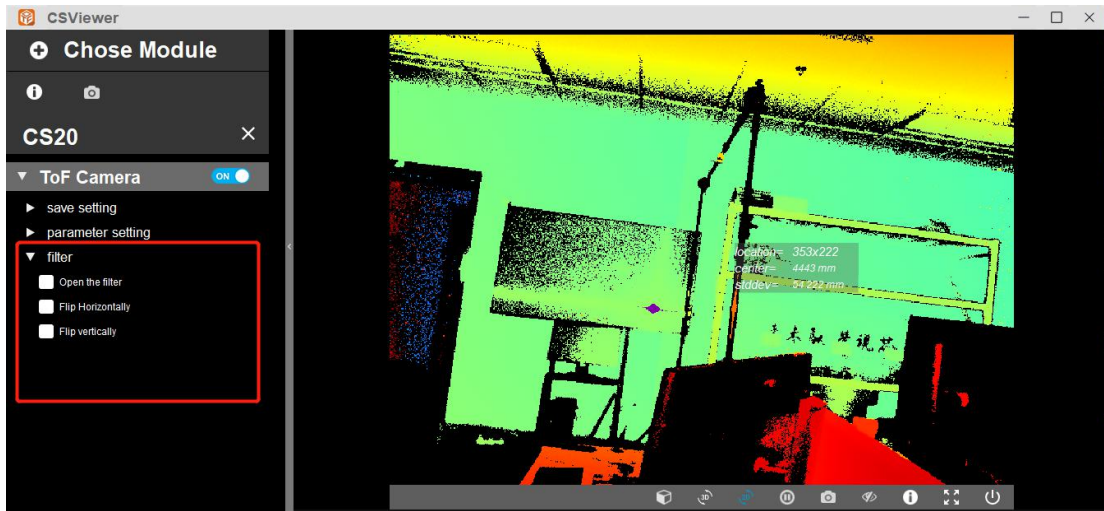
3.9. 显示伪彩点云图

点击 3D 显示按钮即可显示点云图：



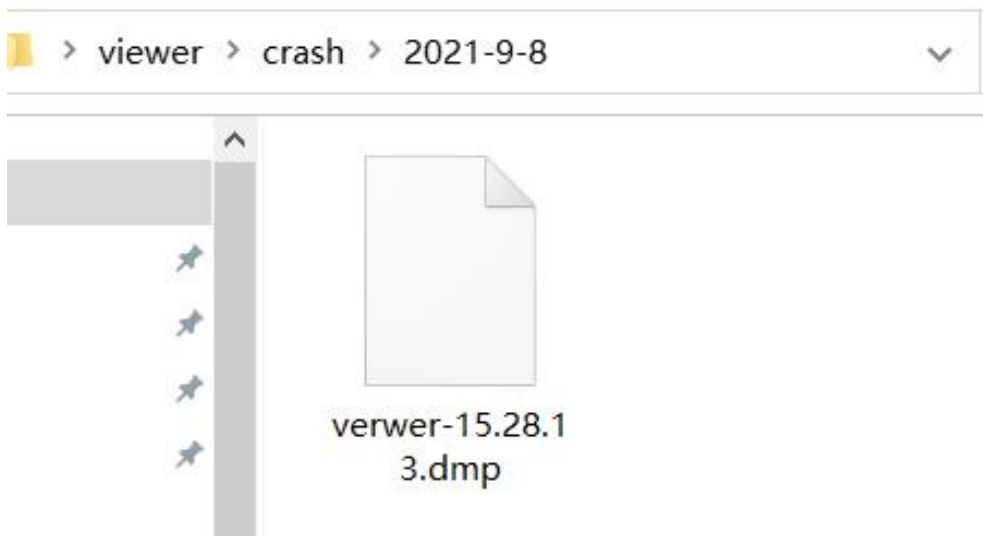
3.10. 画面设置

点击 fitter 左侧下拉按钮，可设置画面是否加滤波，是否水平、上下翻转。



3.11. 错误信息 dmp 地址

安装目录同一级别下 crash 文件夹下，找到报错日期对应的文件夹即可找到 dmp 文件，如下图



4. 免责声明

本出版物中所述的器件应用信息及其他类似内容仅为您提供便利，它们可能由更新之信息所替代。确保应用符合技术规范，是您自身应负的责任。本公司对这些信息不作任何明示或暗示、书面或口头、法定或其他形式的声明或担保，包括但不限于针对其使用情况、质量、性能、适销或特定用途的适用性的声明或担保。本公司对因这些信息及使用这些信息而引起的后果不承担任何责任。未经本公司书面批准，不得将该产品用作生命维持系统中的关键组件。