

CCD-Zeilenkamera Digital Color SK 16080 DJRC

Triple-Line-Sensor, 5360xRot, 5360xGrün, 5360xBlau

Kamera Familie DJRC 8100 10944 16020 16080 32040

1 CCD-Zeilenkamera SK 16080 DJRC

- montiert mit:
- 2 Montagewinkel SK5105
- 3 Spannklauwe SK5102
- 4 Foto-Objektiv mit Arretierungsbügel



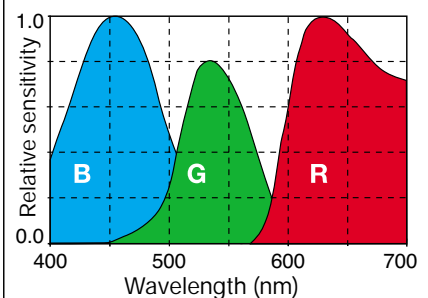
Charakteristik

- Digitalkamera 8 Bit, Color
- Triple-Line-Sensor
- Zeilenfrequenz bis 1,22 kHz
- Integration Control
- sehr lichtempfindlich
- LVDS-Schnittstelle
- geringer Leistungsverbrauch
- Rundgehäuse-Ø 65 mm

Technische Daten

Kamera Typ:	SK 16080 DJRC
Bestell-Code	
Sensor:	CCD linear Type ILX 718K
Pixelzahl:	3 x 5360
Pixelgröße:	8 µm x 8 µm
Pixelabstand:	8 µm
Zeilenbreite:	64 µm
Aktive Länge:	42,9 mm
Pixel Frequenz:	max. 20 MHz
Zeilenfrequenz:	max. 1,22 kHz
Integrationszeit:	min. 10 µs max. 20 ms
Dynamikbereich:	1 : 1000 (rms)
Spektralbereich:	400 - 700 nm

Spektrale Empfindlichkeit



Zubehör (optional)

 <p>Montagewinkel SK 5105 Bestell-Code Verwindungssteife Konstruktion für die Befestigung der CCD-Zeilenkamera Optional: Spannklauwe SK 5102 Best.-Code für die Befestigung der CCD-Zeilenkamera in beliebiger Rotationslage</p>	 <p>Montagekonsole SK 5105-2 für die Adaption von Makro-Objektiv, Zwischentubus ZR..., Fokus-Adapter FA22-40 und der CCD-Zeilenkamera</p>
--	---

<p>Objektive</p> <ul style="list-style-type: none"> - hochauflösende Vergrößerungs- und Makro-Objektive - lichtstarke Foto-Objektive - Objektive mit zusätzlichen Arretierbügel für die Fixierung von Fokus- und Blendeneinstellung. 	<p>Adapter</p> <ul style="list-style-type: none"> Objektivadapter AOC... für die Adaption von Foto-Objektiven an die CCD-Zeilenkamera Fokusadapter FA22... für die Adaption von Vergrößerungs- und Makro-Objektiven.
---	---

Anschlußkabel SK9019 für Digital-CCD-Zeilenkameras der Kameraserien XSD, DPD, DPT, DJR, DJRC etc.

36-poliges geschirmtes Kabel für Kamera- und Videosignale. Standard: 3m Kabellänge, ein- oder beidseitig mit Centronics-Steckerverbinder (female, 36-polig).

SK9019.3 FF **Bestell-Code**

- FF = Stecker beidseitig (female)
- F = Stecker einseitig (female)
- 3 = 3 m (Standardkabellänge)
- 5 = 5 m Kabellänge
- x = Kabellänge nach Kunden-Spezifikation

 <p>PC-Interface SK 9192 D Bestell-Code Interface für digitale CCD-Zeilenkameras PCI-Bus, Vorverarbeitungsfunktionen on-board: Shading Correction, Windowing, Thresholding externe Synchronisation (LineSync, FrameSync)</p>	 <p>Software SK91PCI-WIN* SK91PCI-LX** Betriebsprogramm, Treiber, Bibliotheken * Windows, ** Linux</p>
---	---

Steuereingänge

Master Clock
StartOfScan (SOS)

Ausgangssignal

Video Signal: 8 Bit digital
Interface: LVDS

Spannungsversorgung

Spannung: +5 V, +15 V, -15 V
Leistungsaufnahme: 3 W

Steckverbinder

Mini Centronics 36 pin-male



Passender Kabelsteckverbinder: Serie Harting Bellows Typ: 6013 036 5100

Sonstiges:

Arbeitstemperatur.: + 5°C ... + 45 °
Gehäuse: Ø 65mm x 51mm
Gewicht: 0,2 kg
Objektivanschluß: M 40 x 0,75

Inhalt	Seite	Seite
Charakteristik, Performance, optionales Zubehör	1	
1. Technische Daten der DJRC-Kameraserie	2	6. Pixelanordnung
2. Hinweise für den Betrieb der Zeilenkamera	2	7. Bildgenerierung
3. Anschluß und Steuersignale	3	8. Timing Diagramm
Steckerbelegung	3	9. Gain / Offset - Einstellung
Spannungsversorgung	3	9. Hinweise, Garantie und EU-Konformitätserklärung
4. Blooming	4	11. Maßbilder
5. Belichtung und Integration Control	5	12. Sensordaten

SK_16080_DJR

1. Technische Daten der DJRC-Kameraserie

Kameratyp	SK 8100 DJRC	SK 10944 DJRC	SK 16020 DJRC	SK 16080 DJRC	SK 32040 DJRC
Zeilensensor	ILX 524K	ILX 716K	ILX 548K	ILX 718K	ILX 550K
Pixelzahl	3 x 2700	3 x 3648	3 x 5340	3 x 5360	3 x 10680
Pixelgröße	8 x 8 µm	8 µm x 8 µm	4 µm x 4 µm	8 µm x 8 µm	4 µm x 4 µm
Pixelabstand	8 µm	8 µm	4 µm	8 µm	4 µm
Zeilenabstand	64 µm	64 µm	32 µm	64 µm	32 µm
aktive Länge	21,6 mm	29,2 mm	21,36 mm	42,9 mm	42,72 mm
PRNU <i>Photo Response Non Uniformity</i>	3)	3)	3)	3)	3)
Anti-Blooming	nein	nein	nein	nein	nein
Integration Control	nein	ja	nein	ja	nein
CDS ¹⁾	nein	nein	nein	nein	nein
Pixelfrequenz max	20 MHz	20 MHz	15 MHz	20 MHz	15 MHz
Integrationszeit min	0,42 ms	10 µs	1,06 ms	10 µs	2,15 ms
Integrationszeit max	20 ms ²⁾	20 ms ²⁾	20 ms ²⁾	20 ms ²⁾	20 ms ²⁾
Zeilenfrequenz max	2,38 kHz	1,79 kHz	0,92 kHz	1,22 kHz	0,465 kHz
Zeilenfrequenz min	0,05 kHz	0,05 kHz	0,05 kHz	0,05 kHz	0,05 kHz
Dynamikbereich	1 : 1000 (rms)	1 : 1000 (rms)	1 : 1000 (rms)	1 : 1000 (rms)	1 : 1000 (rms)
Spektralbereich	400 - 700 nm	400 - 700 nm	400 - 700 nm	400 - 700 nm	400 - 700 nm
Videosignal	8 Bit digital	8 Bit digital	8 Bit digital	8 Bit digital	8 Bit digital
Schnittstelle	LVDS	LVDS	LVDS	LVDS	LVDS
Spannungsvers.	+5V, +15V, -15V	+5V, +15V, -15V	+5V, +15V, -15V	+5V, +15V, -15V	+5V, +15V, -15V
Leistungsverbrauch	3 W	3 W	3 W	3 W	3 W
Objektivanschluß	M40 x 0,75	M40 x 0,75	M40 x 0,75	M40 x 0,75	M40 x 0,75
Gehäuse	Ø65mm x 51mm	Ø65mm x 51mm	Ø65mm x 51mm	Ø65mm x 51mm	Ø65mm x 51mm
Gewicht	0,2 kg	0,2 kg	0,2 kg	0,2 kg	0,2 kg
Arbeitstemperatur	+5°C ... +45°C	+5°C ... +45°C	+5°C ... +45°C	+5°C ... +45°C	+5°C ... +45°C

¹⁾ CDS = Correlated Double Sampling. Technologie zur Rauschminderung bzw. Erhöhung der Lichtempfindlichkeit.

²⁾ Längere Integrationszeiten sind technisch möglich, verschlechtern aber das Signal-Rauschverhältnis.

³⁾ Es gelten die Angaben des Sensorherstellers. Siehe dazu das Datenblatt im Anhang.

2. Hinweise für den Betrieb der Zeilenkamera

Achtung:

Vor dem Verbinden oder Trennen der Zeilenkamera von der Stromversorgung sollte sichergestellt sein, daß diese ausgeschaltet ist.

Nichtbeachtung kann eine dauerhafte Schädigung der Zeilenkamera zur Folge haben.

Um einem Hitzestau vorzubeugen und die Betriebstemperatur der Kamera unter 45°C zu halten, ist eine ausreichende Luftzirkulation um das Kameragehäuse zu gewährleisten.

Für die Inbetriebnahme ist die Kamera über einen 36-poligen Centronics-Miniatur-Stecker mit den notwendigen Spannungen, den MasterClock- und StartOf-Scan-Signalen zu versorgen.

Die Kamera wird werkseitig abgeglichen und mit Standardeinstellungen für Gain und Offset ausgeliefert. Zu starke Änderungen der Gain/Offset-Parameter können die Signalqualität beeinträchtigen.

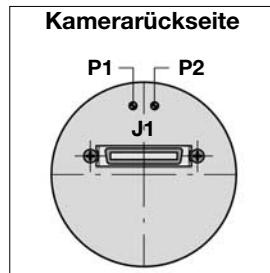
Die erfolgreiche Arbeit mit der Zeilenkamera setzt eine gewissenhafte Justage des gesamten optischen Systems voraus. Zu beachten sind dabei die Ausrichtung der Beleuchtung, die Blendeneinstellung und Fokusslage des Objektivs sowie die senkrechte Anordnung der Sensorachse zur Meßobjektachse bzw. zur Bewegungsrichtung des zu scannenden Objekts.

Empfehlung:

Mit der PC-Interfacekarte **SK9192D** und der Software **SkLineScan®** von **Schäfter+Kirchhoff** kann das Kamerasystem sofort in Betrieb genommen werden. Die oszilloskopische Darstellung des Zeilenkamerasignals mit Zoom-Funktion und Online-Parametrierung der Kamera ist ein wichtiges Werkzeug für die Einrichtung des optischen Systems.

Die Hardwarevorverarbeitung auf der Interfacekarte (Shading Correction, Windowing, Thresholding) ermöglicht Messen und Auswerten mit maximaler Zeilenfrequenz. Darüber hinaus unterstützen komfortable Methoden der Klassenbibliotheken für C++ die Entwicklung von Anwendersoftware.

3. Anschluß und Steuersignale



J1 = Centronics 36pin-male, P1 = Green/Blue gain adj., P2 = Red gain adj.

Spannungsversorgung

+ 5 V ± 5% ca. 240 mA

+15 V ± 5% ca. 90 mA

-12V bis -15 V± 5% ca. 40 mA

Steuersignale

Input Control Signale:

Die Low Voltage Differential Eingangssignale (LVDS) werden innerhalb der CCD-Kamera in TTL-Signale gewandelt. Die CCD-Zeilenkamera benötigt zum Betrieb nur die Steuersignale "Clock" (MCLK) und "Start Of Scan" (SOS). Die Elektronik der Kamera reagiert auf die Flanken dieser Signale, die dementsprechend "sauber" sein sollten.

Die Frequenz des "Start of Scan" Signals bestimmt die Anzahl der Zeilen pro Sekunde. Bei der positiven Flanke dieses Signals gelangen die angesammelten Ladungsträger aller Pixel in das analoge Schieberegister des Zeilensensors und werden im Takt des Clocksignals ausgelesen.

Die Frequenz des Clock-Signals bestimmt die Geschwindigkeit, mit der die Ladungsträger der einzelnen Pixel eines Zeilensensors am Videoausgang der Kamera erscheinen. Bei jeder positiven Flanke gelangen die Ladungsträger des nächsten Pixel zum Video-Ausgang.

Die Clock und "Start of Scan" Signale brauchen nicht synchronisiert zu werden. Die Clockfrequenz sollte so gewählt werden, daß zwischen zwei aufeinanderfolgenden "Start of Scan" Signalen genügend Clockpulse anliegen, um die Zeilenkamera auszulesen. Die SK 16080 DJRC-Kamera benötigt für das vollständige Auslesen eines Zeilenscans mindestens 16320 Clockpulse. Eine größere Anzahl von Clockpulsen bereitet keine Probleme.

MCLK: Master-Clock in: bestimmt die Frequenz des Pixeltransportes 20 MHz max./ Low Voltage Differential Eingang

SOS: Start of Scan: 30 ns minimale Pulslänge, / Differential Eingang

Mit der Frequenz des SOS Signals wird die Zeilenfrequenz der Kamera geregelt.

Die ansteigende Flanke des SOS Signals bestimmt den Beginn des Auslesevorgangs. Die Ladungsträger innerhalb des Sensors werden in die Analog-Transportregister parallel zur Sensorzeile überführt.

Mit der abfallenden Flanke wird der Belichtungsvorgang gestartet und nur solange das SOS Signal "Low" ist, werden Ladungsträger in den lichtempfindlichen Sensorelementen gesammelt.

Auf diese Weise ist mit der Länge der "Low"-Periode (Integration Periode) auch bei fester Zeilenfrequenz eine wirksame elektronische Belichtungssteuerung möglich.

Output Signale:

Clock und "Start of Scan" Echo Signale liegen am Ausgang der Kamera zur Kontrolle des System Timings ebenfalls als Low Voltage Differential Signale an (LVDS).

CCLK: Camera-Clock out / Low Voltage Differential Treiber

LVAL: Line Valid / Differential Treiber. Ein "High"-Pegel zeigt an, daß gültige Pixeldaten am AD-Wandler-Ausgang anliegen. Das Signal "LVAL" beinhaltet am Zeilenanfang einen "CLT" Puls, der zur Synchronisation von Schalter + Kirchhoff -Interfacekarten benötigt wird

D0-D7: 8 Bit Digital-Videoausgang (8 x Low Voltage Differential Treiber LVDS) D0=LSB, D7=MSB

Steckerbelegung

Miniature Centronics 36 pin Connector (male)

Signal	Pin	Pin	Signal
GND	18	36	GND
(+5V) VCC	17	35	VCC (+5V)
GND	16	34	D7 - out
(+5V) VCC	15	33	D7 + out
CCLK - out	14	32	D6 - out
CCLK + out	13	31	D6 + out
LVAL - out	12	30	D5 - out
LVAL + out	11	29	D5 + out
SOS - in	10	28	D4 - out
SOS + in	9	27	D4 + out
MCLK - in	8	26	D3 - out
MCLK + in	7	25	D3 + out
GND	6	24	D2 - out
(-12V bis -15V) VEE	5	23	D2 + out
(+15V) VDD	4	22	D1 - out
(+15V) VDD	3	21	D1 + out
GND	2	20	D0 - out
Analog Video A out (Nur für Test)	1	19	D0 + out

4. Blooming

Blooming

Wenn Pixel aufgrund starker Belichtung keine Ladung mehr aufnehmen können, also gesättigt sind, geben sie bei weiterer Belichtung ihre überschüssige Ladung an nachfolgende Pixel ab. Dieser Effekt wird **Blooming** genannt. Das Blooming führt zu einer Verfälschung der geometrischen Zuordnung von Bild und Objekt im Zeilensignal.

CCD-Zeilensensoren mit **Anti-Blooming**-Sensor leiten bei Überbelichtung den Ladungsüberschuß über ein "Drain Gate" ab. Nachfolgende weniger belichtete Pixel werden nicht mehr aufgefüllt. Die Signalstrukturen bleiben auch bei Überbelichtung erhalten.

Die CCD-Zeilensensoren der DJRC-Serie haben keine Anti-Blooming-Sensoren. Durch ihren inneren Aufbau verfügen sie dennoch über einen Überbelichtungsschutz. DJRC-Kameras können etwa 3,8-fach überbelichtet werden, ohne daß der Sensor bloomt.

Das Bild **1** zeigt das Zeilensignal einer SK2048DJRI-Kamera mit mittenbetonter Ausleuchtung. Zur besseren Veranschaulichung des Blooming-Effekts wurde die Sättigungsspannung des Sensors V_{SAT} auf etwa 90% der maximalen ADU-Spannung eingestellt. Dadurch wird auch bei Überbelichtung die mit 8 Bit digitalisierte Signalintensität nicht den Maximalwert 255 erreichen. Im mittleren Bereich befindet sich der Sensor kurz vor der Sättigung.

Der Zoom-Bereich aus Bild **1** ist in Bild **2** abgebildet. Die Integrationszeit t_A beträgt hier 0,634 ms.

In Bild **3** wurde die Integrationszeit auf 2,419 ms erhöht. Erst jetzt beginnt der Sensor zu bloomen. Die Signalfanke verschiebt sich nach rechts, weil überschüssige Ladungsträger die nachfolgenden Pixel überschwemmen.

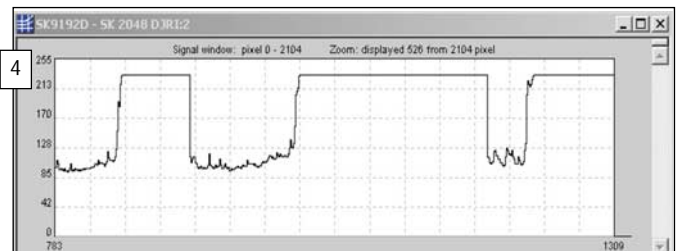
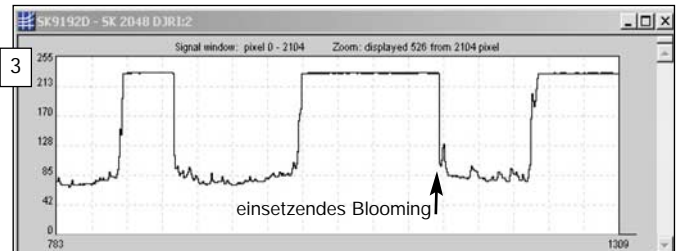
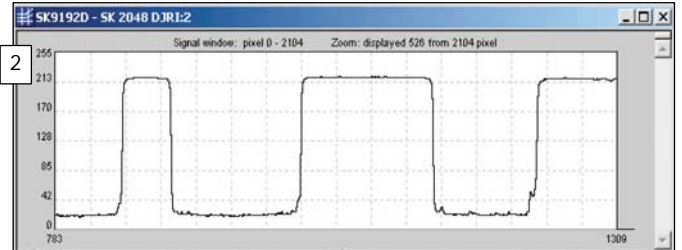
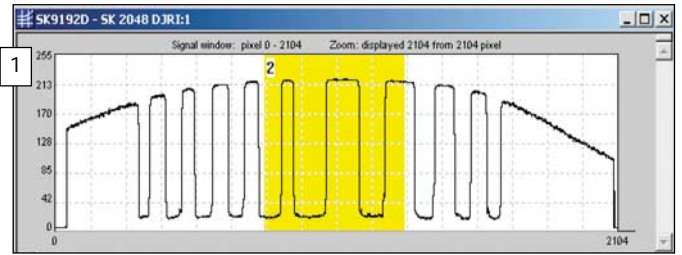
Eine noch längere Belichtung führt zu einer starken Verfälschung der Signalstrukturen. In Bild **4** beträgt die Integrationszeit t_A 3,38 ms, was einer 5,3-fachen Überbelichtung entspricht.

Das Bild **5** zeigt eine Erscheinung bei extremer Überbelichtung von CCD-Zeilensensoren. Der hohe Ladungsüberschuß der vorangegangenen Kameraaufnahme führt im dargestellten Scan zu einer Überschwemmung der Pixel am Zeilenanfang. In diesem Bereich befinden sich aber die Schwarzpixel, die von der Kameraelektronik als Referenz für die Offset-Steuerung benutzt werden. Die hohe Intensität der Schwarzpixel führt zu einem Absenken der gesamten Signalintensität. In diesem Zustand bewirkt mehr Licht eine geringere Signalintensität am Kameraausgang.

Sollte also bei der Inbetriebnahme der CCD-Zeilensensoren das Signal sehr schwach sein, kann die Ursache dafür auch eine extreme Überbelichtung des Sensors sein.

Hinweis:

CCD-Zeilensensoren mit Anti-Blooming-Sensoren können bis zum 50-fachen der Sättigungsladung überbelichtet werden, ohne daß ein Blooming-Effekt einsetzt.



Oszilloskopische Signaldarstellungen von CCD-Zeilensignalen (Barcode im Auflicht), SK 2048 DJRI

- 1 CCD-Zeilensignal mit mittenbetonter Ausleuchtung und steilen Signalfanken.
- 2 Zoom-Ausschnitt im Mittelbereich des CCD-Zeilensignals **1**, Integrationszeit $t_A = 0,634$ ms
- 3 Verlängerung der Integrationszeit t_A auf 2,419 ms. Die Kantenpositionen verschieben sich leicht nach rechts. Bei einer 3,8-fachen Überbelichtung beginnt der Sensor zu bloomen.
- 4 Überbelichtung durch zu lange Integrationszeit führt bei CCD-Zeilensensoren der DJR-Serie zu starken Signal- und Meßwertverfälschungen.
- 5 Extreme Überbelichtung überschwemmt die Schwarzpixel des Sensors. Die Offset-Steuerung der Kamera ist gestört. Die CCD-Zeilensensoren liefern ein schwächeres Signal.

5. Belichtung und Integration Control

Belichtung:

Während der Belichtung werden in den lichtempfindlichen Elementen des Zeilensensors (Pixel) Ladungsträger akkumuliert. Die akkumulierten Ladungen werden anschließend in Spannungen umgewandelt. Die Spannungswerte sind das Maß für die eingefallene Lichtintensität in den einzelnen Pixeln.

Der Integrationsprozeß beginnt mit der fallenden Flanke des „StartOfScan“ (SOS)-Signals. Solange das SOS-Signal „Low“ ist, werden Ladungsträger akkumuliert. Mit der ansteigenden (positiven) Flanke des SOS-Signals ist die Belichtung abgeschlossen. Das SOS-Signal ist nur kurz auf „High“. Die folgende fallende Flanke startet den nächsten Belichtungszyklus.

Belichtungszeit:

Die Belichtungszeit einer Kameraaufnahme t_B ist das Zeitintervall zwischen aufeinanderfolgenden positiven Flanken des „StartOfScan“ (SOS)-Signals. Die Dauer dieses Zeitintervalls ist durch eine Mindestanzahl von Pixeltakten festgelegt, die in einem Belichtungszyklus für das vollständige Auslesen der Ladungsträger in das Schieberegister des Zeilensensors notwendig sind.

Die Summe der Pixeltakte ergibt sich aus der Pixelanzahl N zuzüglich sensorabhängiger passiver Pixeltakte N_P . Bei der SK 16080 DJRC-Kamera sind das 240. Die Auslesegeschwindigkeit wird durch die Pixelfrequenz (MCLK) bestimmt. Die Belichtungszeit t_B einer Kamera berechnet sich danach mit:

$$t_B = \frac{(N + N_P)}{f_P}$$

Die Zeilenfrequenz ergibt sich aus:

$$f_L = 1/t_B$$

• **Belichtungszeit:** Zeitintervall zwischen aufeinanderfolgenden positiven Flanken des „StartOfScan“ (SOS)-Signals.

• **Integrationszeit:** Dauer der Ladungsakkumulation auf dem Sensor während der Belichtungszeit.

• **Integration Control:** Verkürzung der Integrationszeit in einem Belichtungszyklus (Shutter).

Integration Control:

Im Normalbetrieb der Kamera ist das SOS-Signal zwischen zwei Belichtungszyklen nur wenige Pixeltakte auf „High“. Die Integrationszeit und Belichtungszeit sind quasi gleich lang.

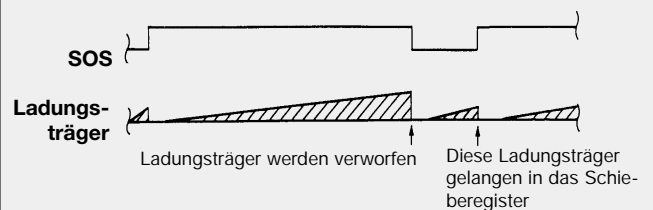
Die Integration Control - Funktion gestattet die Verlängerung des „High“-Pulses im SOS-Signal um eine programmierbare Anzahl von Pixeltakten. Damit wird in einem Belichtungszyklus der Beginn der Ladungsakkumulation verzögert.

Die Integrationszeit t_A verkürzt sich auf die Differenz der in einem Belichtungszyklus notwendigen Mindestanzahl von Pixeltakten ($N + N_P$) und der programmierten Anzahl von Takten für die Verlängerung des „High“-Pulses im SOS-Signal ($SOSL$).

Die Zeilenfrequenz wird durch die Integration Control-Funktion nicht beeinflusst.

$$t_A = \frac{(N + N_P) - SOSL}{f_P}$$

Wirkungsweise der Integration Control Funktion



Beispiel: SK 16080 DJRC, SK 9192D
20 MHz Pixelfrequenz

$$t_B = (16080 + 240) / 20 \text{ MHz}$$

$$t_B = 0,816 \text{ ms}$$

$$f_L = 20 \text{ MHz} / (16080 + 240)$$

$$f_L = 1,22 \text{ kHz}$$

IntegrationCtrl: SOSL= 3072;

$$t_A = ((16080+240) - 3072) / 20 \text{ MHz}$$

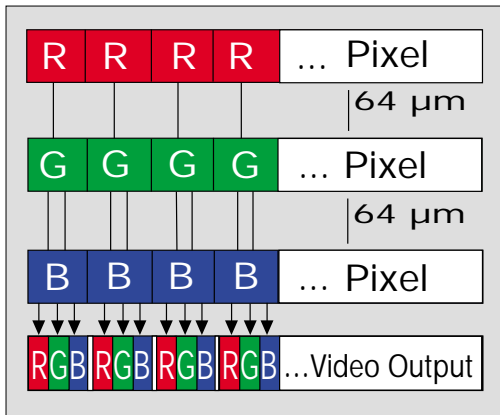
$$t_A = 0,662 \text{ ms}$$

$$t_B = 0,816 \text{ ms,}$$

$$f_L = 1,22 \text{ kHz}$$

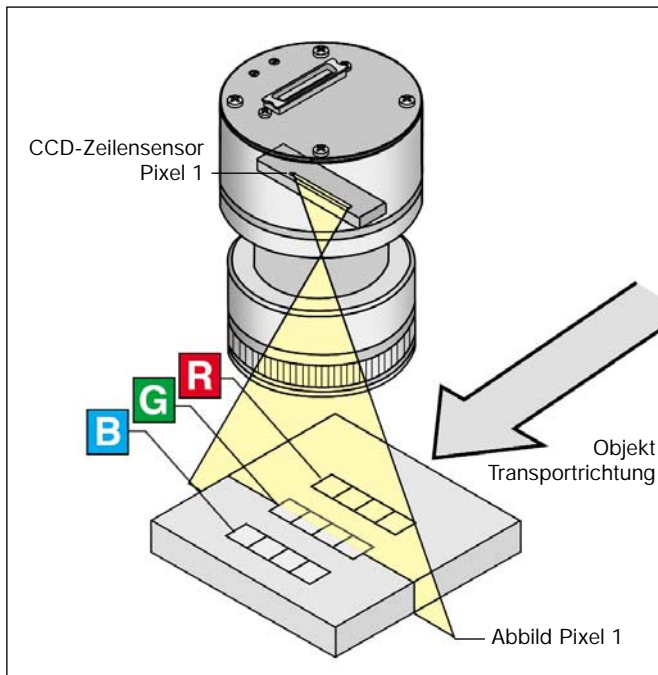
6. Pixelanordnung

Der Triple-Line-Sensor hat 3 getrennte Sensorzeilen für die Grundfarben Rot (R), Grün (G) und Blau (B). Die Pixel sind 8 µm breit. Der Abstand der Sensorzeilen beträgt das 8-fache der Pixelbreite..



Pixelanordnung und Zeilensignal des Triple-Line-Sensors

7. Bildgenerierung



Ein zweidimensionales Farbbild entsteht durch Bewegung des Objekts oder der Kamera. Die Transportrichtung verläuft dabei senkrecht zur Sensorachse der CCD-Zeilenkamera.

Eine proportionale Abbildung im richtigen Bildseitenverhältnis erfordert einen zeilensynchronen Transportvorschub.

Die optimale Objektgeschwindigkeit V_o für den zeilensynchronen Transportvorschub berechnet sich nach:

$$V_o = \frac{W_P \cdot \beta}{t_B}$$

- V_o = Objektgeschwindigkeit
- W_P = Pixelbreite
- β = Abbildungsmaßstab
- t_B = Belichtungszeit

Die SK16080DJRC-Kamera liefert die Rot (R)-, Grün (G)- und Blau (B)-Informationen sequentiell in einem einzigen Zeilensignal.

Ein Objektpunkt erreicht beim Transport zuerst die blaue CCD-Sensorzeile. Wird das Objekt pro Zeilentakt jeweils um eine Pixelbreite weiterbewegt, so werden nach 8 Zeilentakten die grünen Pixel belichtet und erst nach weiteren 8 Takten ist bei Erreichen der roten Pixel die Farbinformation einer Zeile komplett.

Die von unterschiedlichen Objektorten stammenden Farbinformationen müssen im Rechner zwischengespeichert und anschließend richtig zugeordnet werden.

PC-Speicher - Kameradaten		Spalten-Nr.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	...	16080		
Zeilen-Nr.	1		R	G	B	R	G	B	R	G	B	...	R	G	B
	...														
	9		R	G	B	R	G	B	R	G	B	...	R	G	B
	...														
	17		R	G	B	R	G	B	R	G	B	...	R	G	B
	...														
Bildzeile 17	Bildpunkt-Nr.		1	2	3	...	5360								
			RGB	RGB	RGB	...	RGB								
	...														
	Generierung der Farbbildpunkte für die Darstellung														

Bei Triple-Line-Sensoren ist neben der zeilensynchronen Transportgeschwindigkeit unbedingt die Transportvorzugsrichtung (B vor G vor R) einzuhalten.

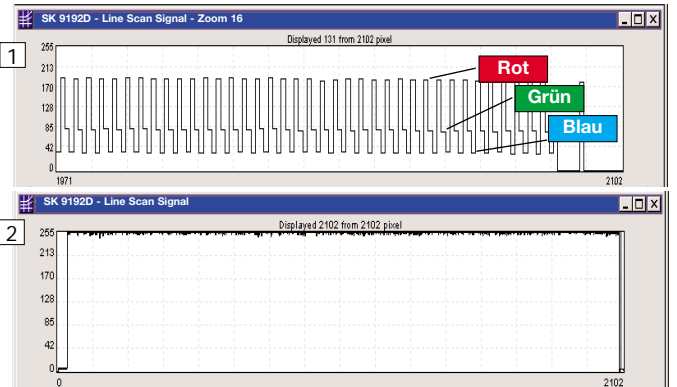
Bei Nichtbeachten dieser Bedingungen entstehen Farbkonvergenzfehler. **B**



Monochrome Schriftvorlage.

- A** Zeilensynchroner Transportvorschub.
- B** Farbkonvergenzfehler durch asynchronen Transportvorschub

Die farbgerechte Darstellung erfordert einen Weißabgleich. Die Interfacekarte **SK9192D** nutzt dafür die **Shading-Korrektur** on-board.



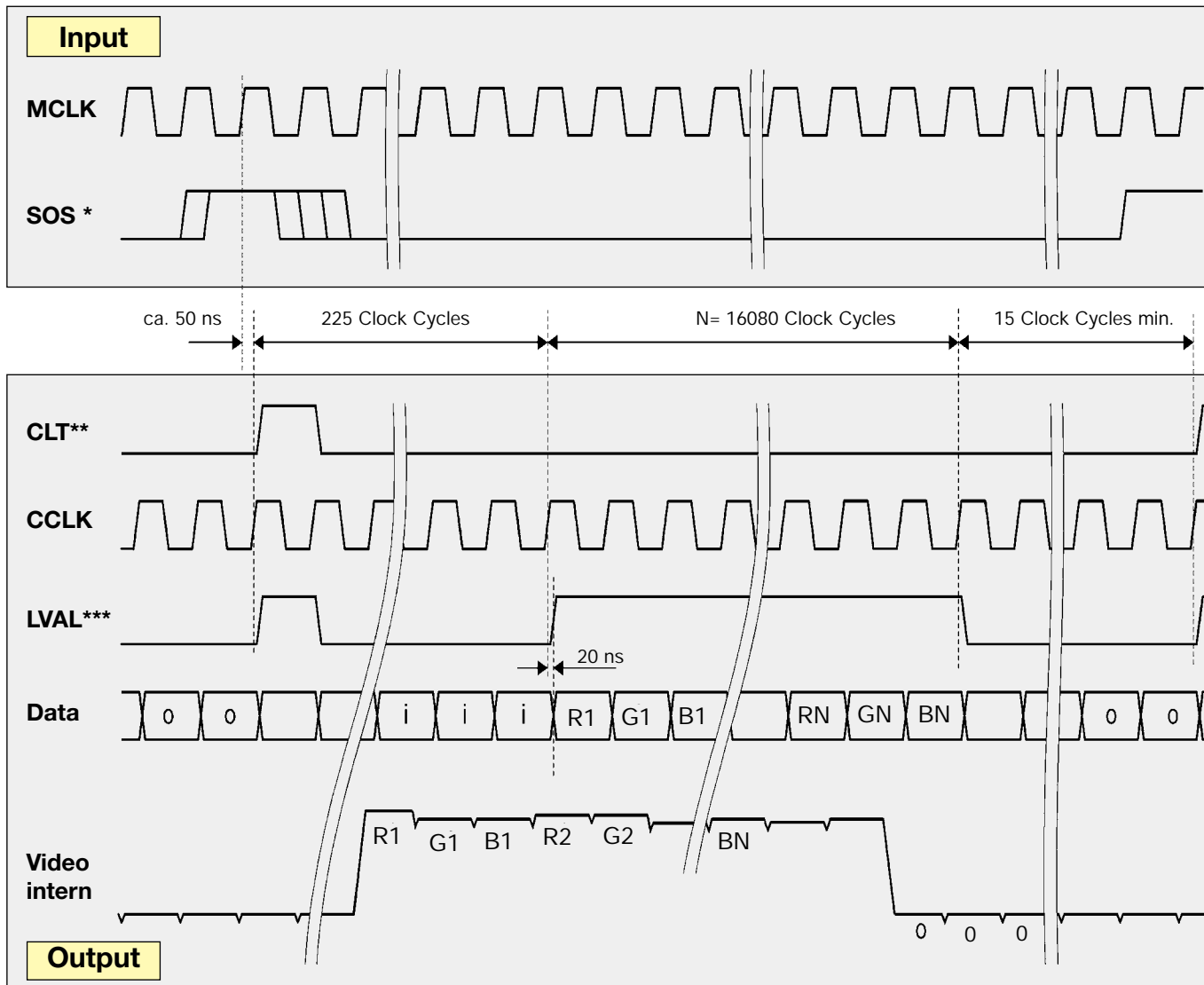
Die Wirkung der Shading-Korrektur am Beispiel des RGB-Signals einer weißen Vorlage:

- 1 Unterschiedliche Empfindlichkeiten für RGB bei weißer Vorlage.
- 2 Nach Shading-Korrektur sind alle Pixel auf 255 normiert (= weiß).

Vorteile von Farbzeilenkameras mit Triple-Line-Sensoren:

- Sehr hohe optische Auflösung.
- Exakte Farbmischung für jedes Pixel bei zeilensynchronem Transportvorschub.

8. Timing - Diagramm



* Die steigende Flanke von „SOS“ sollte nicht in einem Zeitraum von 5 bis 30 ns vor der steigenden Flanke von „MCLK“ liegen. (siehe auch Integration-Control-Timing)

** CLT = Camera Line Transfer (internes Zeilenkameranalsignal)

*** Das Signal „LVAL“ beinhaltet am Zeilenanfang einen „CLT“ Puls, der zur Synchronisation von **Schäfter+Kirchhoff**-Interfacekarten benötigt wird.

Auf Wunsch kann die Zeilenkamera auch ohne „CLT“ Puls im „LVAL“ geliefert werden.

Bestell Code: SK16080 DJRC-3

Die Schwarzwertpixel befinden sich 6 bis 150 Pixel vor Pixel Nr. 1.

R = Rot G = Grün B = Blau

N = Pixelanzahl des Sensors

i = Isolation Pixels

o = Overclocking

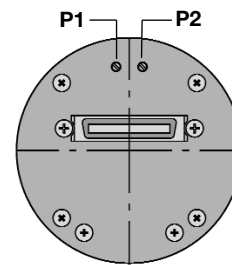
9. Gain / Offset - Einstellung

Die Kamera wird mit optimaler Gain/Offset-Einstellung ausgeliefert. Sollte dennoch eine neue Einstellung erforderlich sein, ist wie folgt vorzugehen.

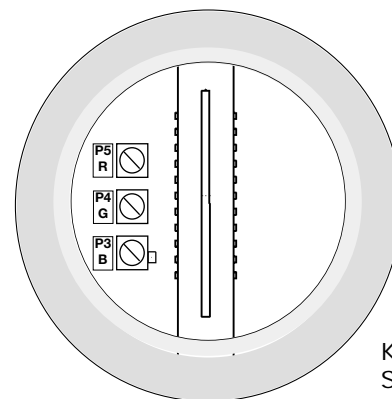
1. Das Videosignal bei abgedunkeltem Zeilensensor mit P5 (Rot-Offset), P4 (Grün-Offset) und P3 (Blau-Offset) auf Null Volt („00“ Digital) abgleichen.
2. Mit P1 (Grün-Blau-Gain) und P2 (Rot-Gain) die maximale Ausgangsspannung festlegen. Hierzu den Sensor ausreichend belichten.

Die maximale Ausgangsspannung ist serienmäßig auf ca. 2,5 Volt („FF“ Digital) eingestellt.

Kamerarückseite



Für die Gain-Einstellung von Rot, Grün und Blau braucht die Kamera nicht geöffnet werden, da die Trimmwiderstände P1 und P2 auf der Kamerarückseite von außen zugänglich sind.



Kamera-Platine,
Sensorseite

Die Trimmwiderstände P3, P4 und P5 für die Offset-Einstellung von Blau, Grün und Rot sind nach Entfernen des Objektivs auf der Sensorseite der Kamera-Platine erreichbar.

10. Hinweise und Garantie

Dieses Technische Handbuch ist mit größter Sorgfalt erstellt worden. Es wird jedoch keine Gewähr für die Freiheit von Fehlern und Irrtümern gegeben.

Für die angegebenen Schaltungen, Beschreibungen und Tabellen wird keine Gewähr bezüglich der Freiheit von Rechten Dritter übernommen.

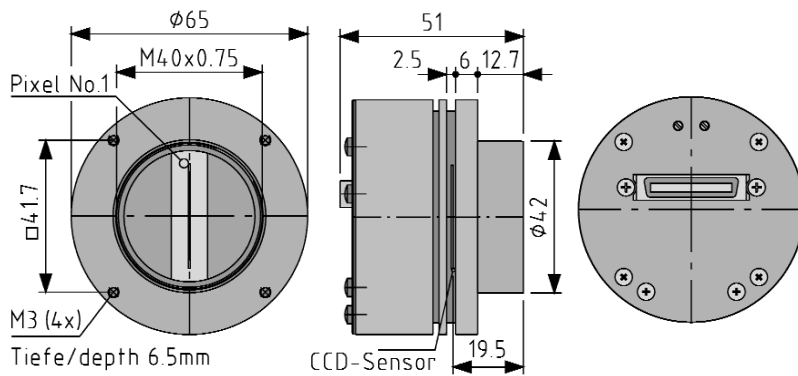
Mit den Angaben in den technischen Beschreibungen werden Baugruppen spezifiziert, nicht Eigenschaften zugesichert.

Die Garantie für die CCD-Zeilenkamera beträgt 24 Monate. Die Garantie erlischt bei unsachgemäßen Eingriffen.

EU-Konformitätserklärung



Dieses Produkt entspricht den Schutzanforderungen der EG-Richtlinie 89/336/EWG. Die Anforderungen der DIN EN 61326 werden erfüllt.

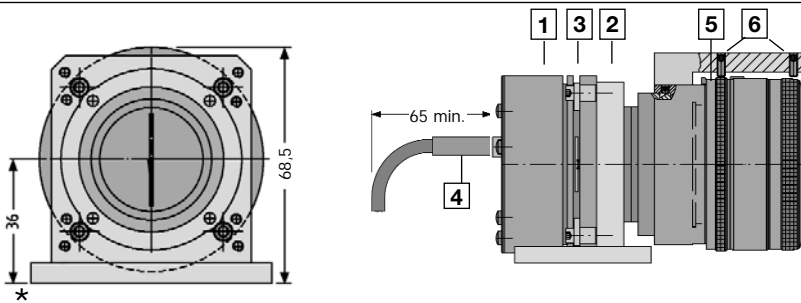


CCD-Zeilenkamera Digital

Objektivgewinde: M40 x 0,75
 Auflagemaß: 19,5 mm
 Steckverbinder: Centronics-Miniatur
 36 pin-male

Kamera-Typen:

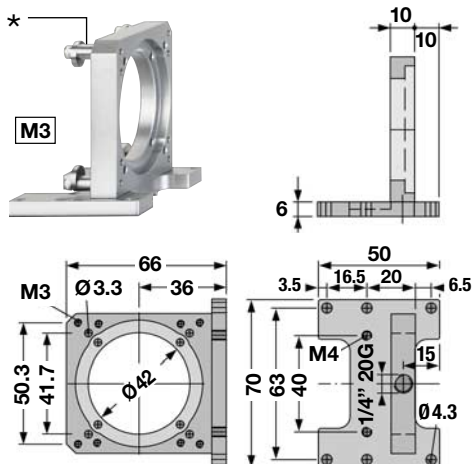
SK 8100 DJRC
 SK 10944 DJRC
 SK 16020 DJRC
 SK 16080 DJRC
 SK 32040 DJRC



1 CCD-Zeilenkamera Digital Objektivgewinde M40 x 0,75

montiert mit:

- 2 Montagewinkel SK 5105
- 3 Spannklau SK 5102
- 4 Anschlußkabel SK 9019.3.FF
- 5 Objektiv
- 6 Arretierung für Blende und Fokus

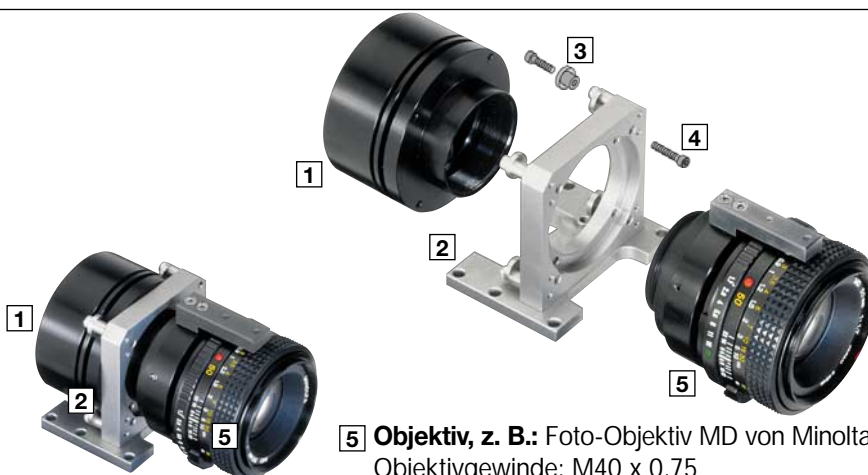


Montagewinkel SK 5105

für Digital- und Analogkameras
 Bestell-Code: SK 5105
 Verwindungssteife Konstruktion für
 die Befestigung der CCD-Zeilen-
 kamera

* Spannklau SK 5102

(Satz 4 Stück)
 für die Befestigung der
 CCD-Zeilenkamera in beliebiger
 Rotationslage



1 CCD-Zeilenkamera Digital Objektivgewinde M40 x 0,75

montiert mit:

- 2 Montagewinkel SK 5105
 - 3 Spannklau SK 5102
- Befestigung der CCD-Zeilenkamera
 in beliebiger Rotationslage

optional

- 4 Befestigung mit 4 Stück
 Zylinderschrauben
 DIN 912 - M3x16

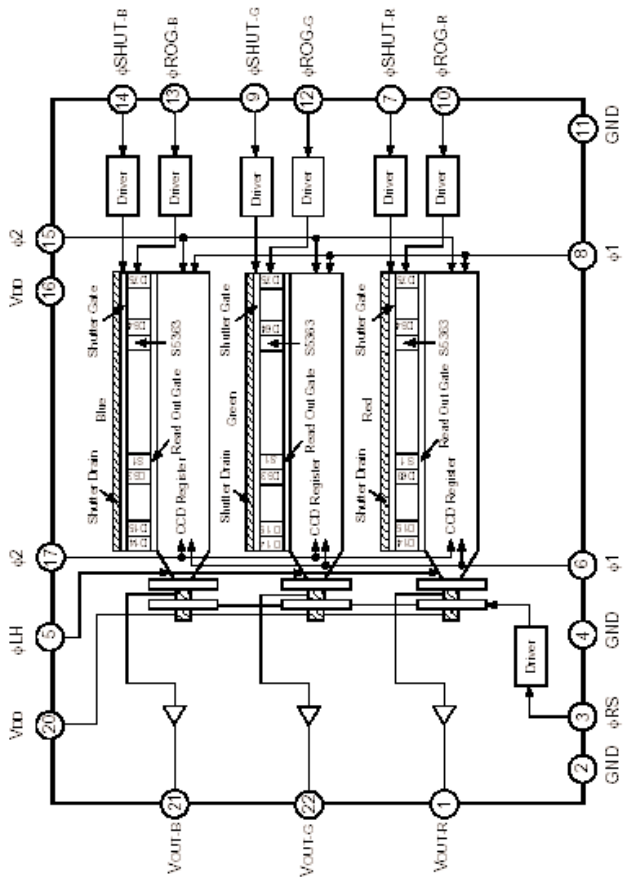
5 Objektiv, z. B.: Foto-Objektiv MD von Minolta
 Objektivgewinde: M40 x 0,75
 1:1,7, f' = 50 mm, Sensorlänge max. 35 mm

Weitere Video-, Vergrößerungs- und
 Makro-Objektive siehe Prospekt
 CCD-Zeilenkameras 2002 Seite K9

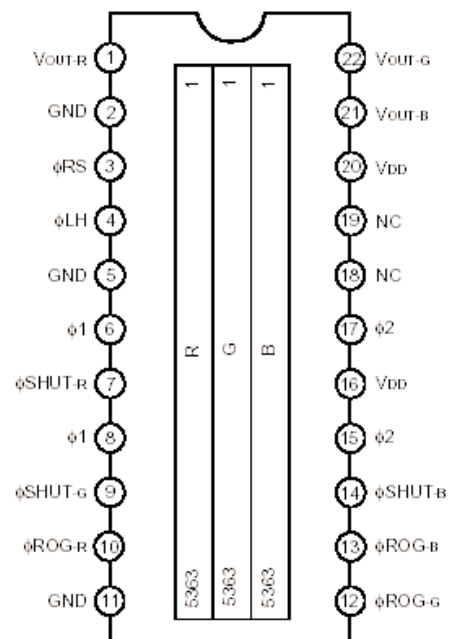
12. Sensordaten

Hersteller: SONY®
 Typen: ILX 718K
 Datenquelle: SONY® - CCD Linear Sensor - DataSheet

Block Diagram

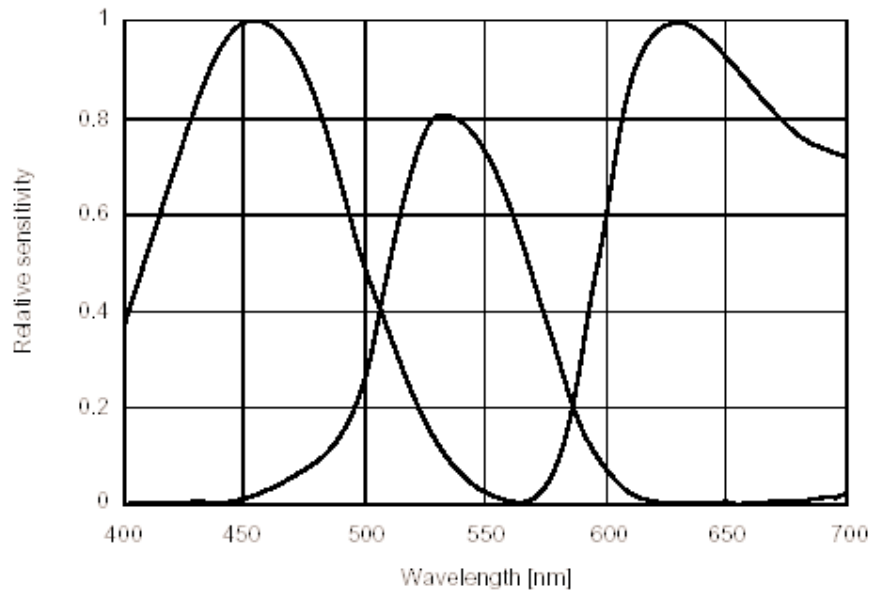


Pin Configuration (Top View)

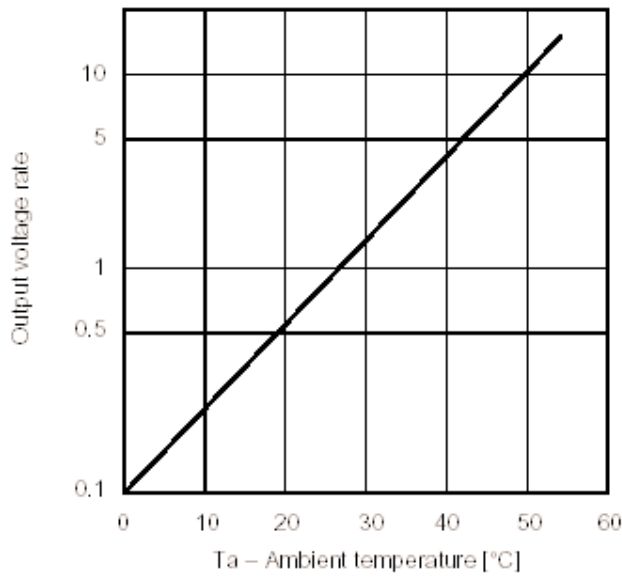


Example of Representative Characteristics ($V_{DD} = 12V$, $T_a = 25^\circ C$)

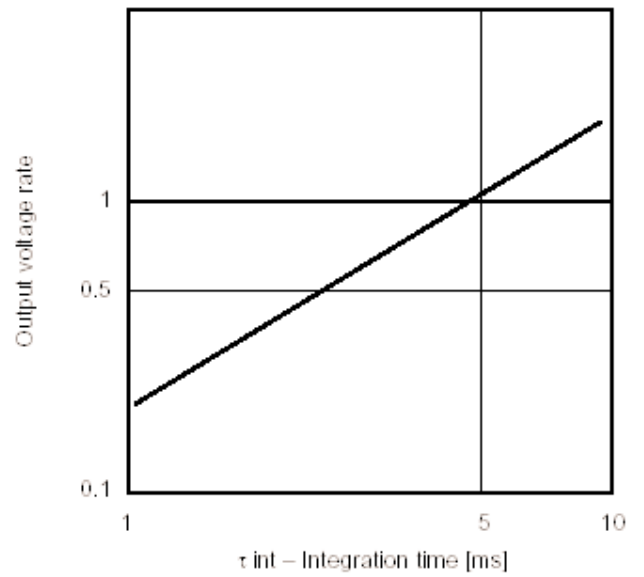
Spectral sensitivity characteristics (Standard characteristics)



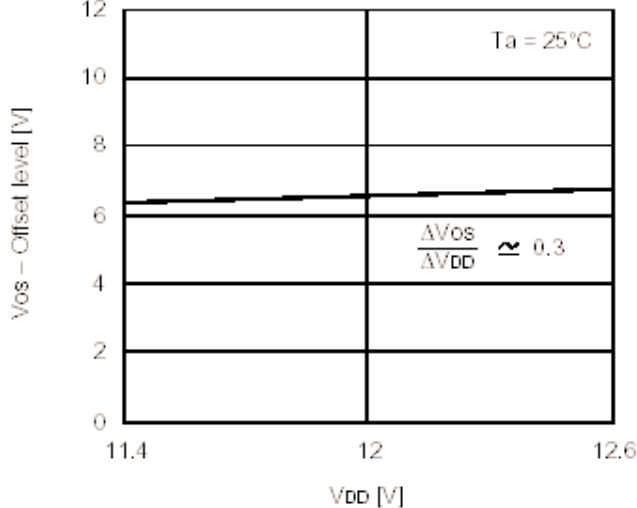
Dark signal output temperature characteristics (Standard characteristics)



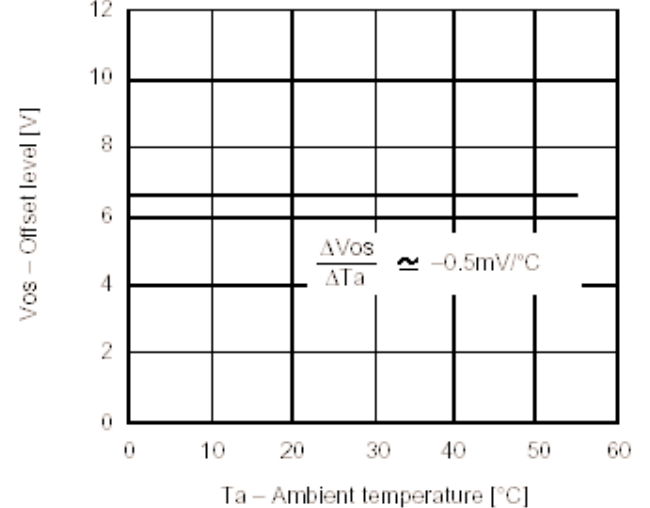
Integration time output voltage characteristics (Standard characteristics)



Offset level vs. V_{DD} characteristics (Standard characteristics)



Offset level vs. temperature characteristics (Standard characteristics)



Electrooptical Characteristics (Note 1)

Ta = 25°C, VDD = 12V, fDRS = 1MHz, Input clock = 5Vp-p, Light source = 3200K, IR cut filter CM-500S (t = 1.0mm)

Item	Symbol	Min.	Typ.	Max.	Unit	Remarks	
Sensitivity	Red	RR	1.3	2.0	2.7	V/(lx · s)	Note 2
	Green	RG	2.1	3.2	4.3		
	Blue	RB	1.6	2.5	3.4		
Sensitivity nonuniformity	PRNU	—	4	20	%	Note 3	
Saturation output voltage	VSAT	2	3.2	—	V	Note 4	
Saturation exposure	Red	SER	0.74	1.6	—	lx · s	Note 5
	Green	SEG	0.46	1	—		
	Blue	SEB	0.58	1.28	—		
Dark voltage average	VDRK	—	0.3	2	mV	Note 6	
Dark signal nonuniformity	DSNU	—	1.5	5	mV	Note 6	
Image lag	IL	—	0.02	—	%	Note 7	
Supply current	IvDD	—	26	50	mA	—	
Total transfer efficiency	TTE	92	98	—	%	—	
Output impedance	Zo	—	250	—	Ω	—	
Offset level	Vos	—	6.5	—	V	Note 8	
Dynamic range	DR	1000	10670	—	—	Note 9	

Note

- 1) In accordance with the given electrooptical characteristics, the black level is defined as the average value of D2, D3 to D12.
- 2) For the sensitivity test light is applied with a uniform intensity of illumination.
- 3) PRNU is defined as indicated below. Ray incidence conditions are the same as for Note 2.

$$V_{OUT-G} = 500\text{mV (Typ.)}$$

$$PRNU = \frac{(V_{MAX} - V_{MIN}) / 2}{V_{AVE}} \times 100 [\%]$$

Where the 5363 pixels are divided into blocks of 114 (Last block is 119 pixel). The maximum output of each block is set to VMAX, the minimum output to VMIN and the average output to VAVE.

- 4) Use below the minimum value of the saturation output voltage.
- 5) Saturation exposure is defined as follows.

$$SE = \frac{V_{SAT}}{R}$$

Where R indicates RR, RG, RB, and SE indicates SER, SEG, SEB.

- 6) Optical signal accumulated time τ_{int} stands at 10ms.
- 7) $V_{out-G} = 500\text{mV (Typ.)}$

- 8) Vos is defined as indicated bellow.

Vout indicates Vout-R, Vout-G, and Vout-B.

- 9) Dynamic range is defined as follows.

$$DR = \frac{V_{SAT}}{V_{DRK}}$$

When the optical signal accumulated time is shorter, the dynamic range gets wider because the optical signal accumulated time is in proportion to the dark voltage.

