



iNspect 软件简易操作说明书

1. IPD 数字相机 iNspect 软件安装步骤
2. 软件语言属性设置
3. 软件运用
4. 学习过程
5. 定位器的应用
6. 通信的设置

1、IPD 数字相机 iNspect 软件安装步骤

先插上加密狗，并连接好相机网线（交叉网线），接通相机电源（12V）。黑色电缆线，电源正：黄色，电源负：灰色，触发正：11 脚（蓝色），触发负：12 脚（白色线的屏蔽线）。

- 1、安装光盘\VAGenieSetup\VAGenieSetup（iNspect 对 Genie 相机支持）
- 2、安装光盘\Sentinel\Setup（Dongle 驱动）
- 3、安装光盘\iNspect\Setup（iNspect 应用软件）
- 4、安装光盘\IPP52RT\setup（inspect 运行环境）
- 5、安装光盘\Utilities\IPDVER

(1) 相机和电脑的网络的“手动”连接过程

打开网络连接，手动设置 IP 地址：192.168.18.117 子网掩码：255.255.0.0

重启电脑及相机

(2) 相机和电脑的网络的“自动”连接过程。

当相机软件安装好后，在电脑的右下角没有出现相机的图案，说明相机的驱动还没有安装找到相机软件光碟在 Genie CD——Software——Genie Framework 中点击 Genie_1.70.00.0256 Release 安装。

安装完毕后，在电脑的右下角会出现相机的图象，点击相机图象，弹出下图界面。

Manufacturer	Model	Serial number	MAC address	Status	Camera IP	NIC IP	Filter driver	MaxPktSize	Firm ver	User name	ABI
DALSA	Genie M1024	S1008673	00:01:00:11:7A:5D	GVSP unavailable	172.16.239.2	172.16.239.1	Disable	0	62735	S1008673	0001

其中 Status 下面的“GVSP unavailable”和 Filter driver 下面的 Disable 均为红色，

说明电脑和相机还没连接上。说明通信协议还没安装，点击电脑右下角的“本地连接”弹出“本地连接状态”工具栏，如下图。



选择“常规”，在“本地连接状态”中的点击“属性”，出现“本地连接属性”工具栏，如下图。



点击“本地连接属性”中“安装(N)”后，出现“选择网络组建类型”工具栏，如下图。



双击“选择网络组建类型”中的“服务”，选择“DALSA Corp”，
点击“从磁盘安装 (H)”。

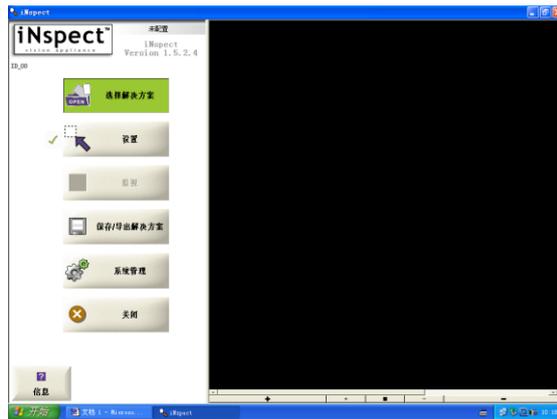


注意：如果双击“服务”打开没找到“DALSA Corp”，在“本地连接属性”中把“Corsnid Driver”卸载，再重复上述过程。

安装完毕后在“此连接使用下列项目 (O)”中会出现“DALSA Sapera Network Imaging Driver”表示安装成功。



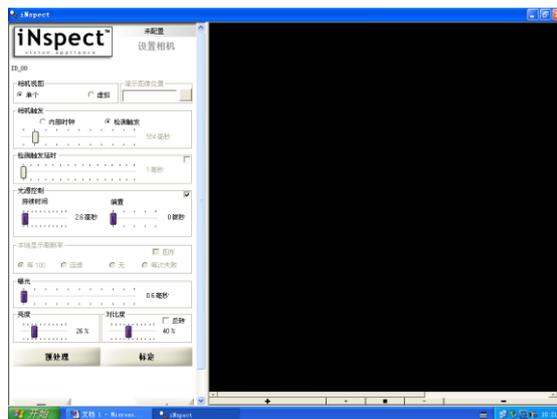
此时，点击相机图案出现如下图所示，表示连接成功。



点击“选择解决方案”双击“开始建立新方案”



点击“相机”进去设置相机的各项参数，如下图所示：



“相机视图” — “单个”；“相机触发” — “检测触发”时间在 600ms 左右
把“光源”选上；曝光设置为 0.6ms，其他的一般不变，OK 退出。

4 学习过程

然后点击“iNspec”进去，点击“Snap Triggered”然后打开 Print IC 应用程序
点击 运行—运行 然后发卡，调整相机，使相机清晰的拍到您要的信息，



点击左侧的“检测工具”进去开始学习过程。

点击“ABC”然后用鼠标把要检测的地方用方框框起来，点击右键，

出现 OCR 属性栏，勾上忽略空白空间。

点击编辑字体，出现字体编辑框，把所以字符同等大小的勾去掉，如下图所示。



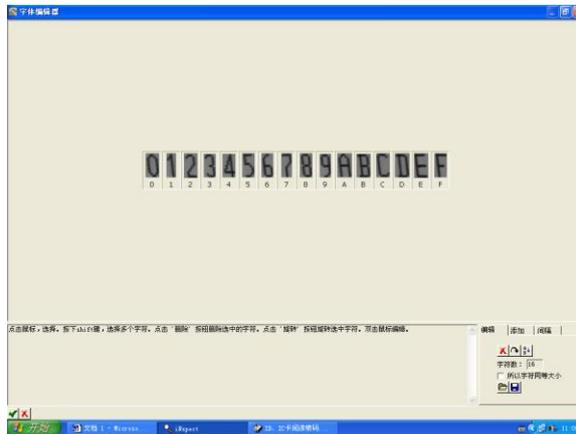
点击“添加”界面最大化，点击放大，如下图所示。



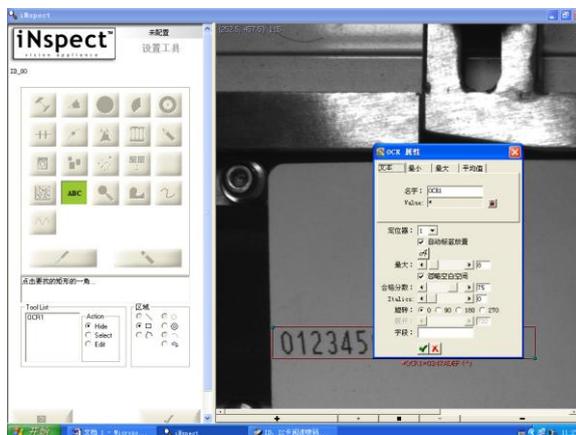
用鼠标把一个数字框起来，会出现“标签”在里面输入相对应的内容，如下图所示为 0，
则输入 0，点击勾确定，其它的也是同样的道理，逐一完成学习过程。



然后点击右下方“编辑”出现如图所示，检查确定无错后，点击左下方的勾，自动退出“字体编辑器”。



回到“OCR 属性”在 Value 里用*代替，然后锁上，在“最大”里选择你要检测的位数，在合格分数里选择你要的合格数（一般设置在 75 到 85 之间）如下图所示。然后点击“OCR 属性”的下方的勾，学习完成，点击 OK 返回上一级。



5 定位器的应用

选择“定位器”出现下图，“择定位”和“Show”都选择“1”；

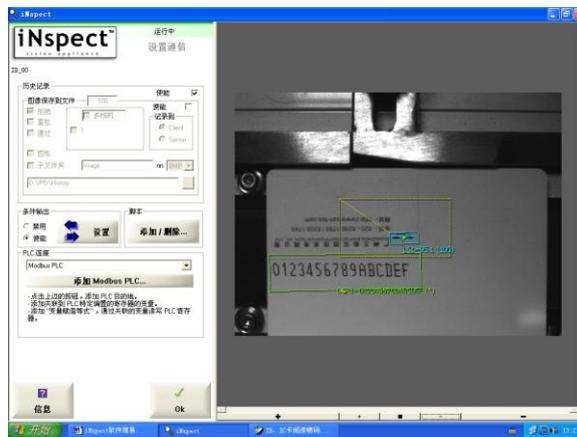
“位置”选择“固定”；“旋转”选择“较小”；“定义于”选择模式轮廓；

“Accuracy”选择 0.1；把轮廓来到你要跟踪学习的地方。（中间的框是学习的，外面的的是用来跟踪）然后点击 OK，定位完成；

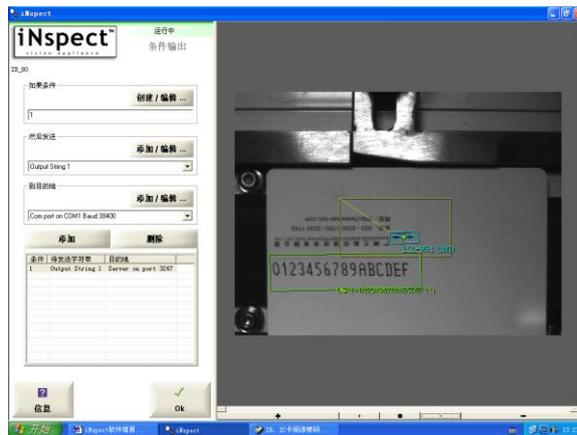


6 通信的设置

选择“通信”进入下图所示



选择“条件输出”中的设置进入下图所示。在“如果条件”中写入“1”。

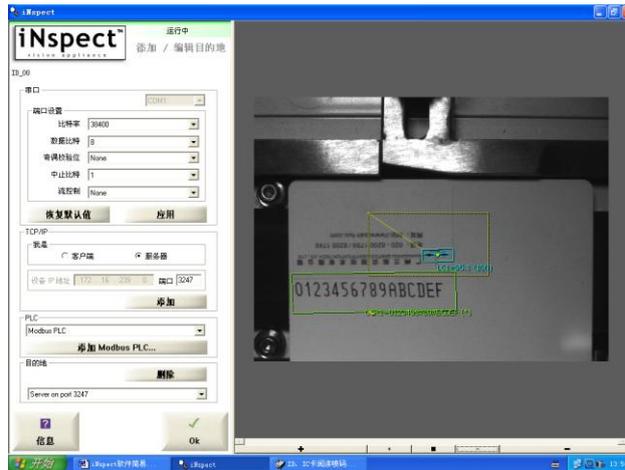


在然后发送中点击“添加/编辑”进入界面。

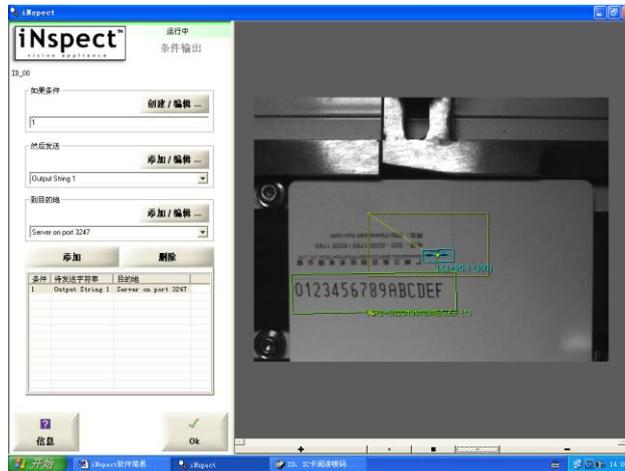
在字符串 ID 中选择“Output String 1”，在“变量格式”中“String”，点击“AppVar”展开点击“OCR1”，在下方的“字符串”一栏内会显示[OCR1%s]和其代表的内容，然后在[OCR1%s]后点击下，再在“特殊字符”框内的点击“Carriage Return”然后点击“插入”，再重复插入“Line Feed”，结果如下图所示。OK 退出。



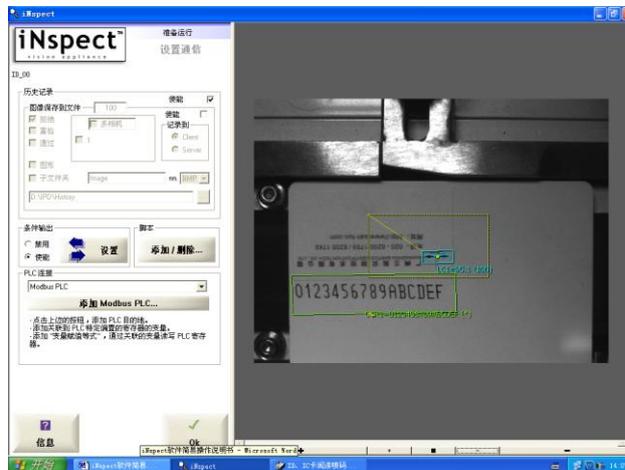
点击“到目的地”中的“添加/编辑”出现下图，选择根据条件设置好串口通信参数，在 TCP/IP 中选择“服务器”，端口输入“3247”，点击添加按钮，目的地会出现 Server on port 3247，如下图所示界面，OK 返回上一级菜单。



在“到目的地”的下拉框中选择“Server on port 3247”点击添加，结果如下图所示，OK 返回上一级菜单。



在“PLC 连接”中选择“Modbus PLC”。通信参数设置完成，点“OK”返回。点击运行就可以了。



点击“准备运行点击开始”相机开始运行。