# IMG-A500Pイメージャモジュールセットアップガイド

アドバンスド・テクノロジー・リサーチ・ジャパン合同会社

Website: http://www.atrjp.com Email: info@atrjp.com



## 同梱付属品一覧

- イメージャモジュール1個
- 補助接続2x5リボンケーブル 1本
- ※サンプルデザインはご購入・サポート登録後に別途 ダウンロードサイトURLと解凍パスワードをご案内さ せていただきます

#### 添付デザイン免責・使用許諾条件

- 著作権は弊社(アドバンスド・テクノロジー・リサーチ・ジャパン 合同会社)に帰属します
- 他者への再販売、再配布、セミナーでの使用はご遠慮ください
- 利用によるいかなる損害の責任や保証を負いません
- Image\_in、Video\_outブロックは評価版につきシステム起動後一定時間(200MHzで約90分)を経過すると正常動作しなくなるようになっています(再コンフィグレーションをすると使用できます)
  - ※実務使用には製品版ライセンスの購入をご検討ください (アップグレード特別価格あり)

# イメージャモジュール"IMG-A500P" - 仕様概要

- イメージャチップ: Aptina社MT9P031(5Mピクセル)
  - 14fps @ 2592x1944、31fps @ 1920 x 1080
  - ピクセルクロック最大96MHz
  - チップデータシート等技術情報詳細は下記URLサイトを参照
     http://www.onsemi.jp/pub\_link/Collateral/MT9P031-D.PDF
  - 接続コネクタ: PMOD(2x6ピンヘッダ) x2、2x5ピンヘッダ x1
  - 12bit Raw DATA, FVALID, HVALID, PCLK, Reset, IIC, etc
- 光学系:固定焦点マイクロレンズ
  - F2/6mm
  - M12マウント 取り付けネジ間隔 20mm
- 電源:3.3V単一(PMODコネクタより供給)
- サイズ:3.8 x 3.8 cm

# イメージャモジュール"IMG-A500P" - ピンアサイン(1)



Copyright © 20 4, 2015, 2016 ATRJ All Rights Reserved 複製・転用・再配布を禁じます

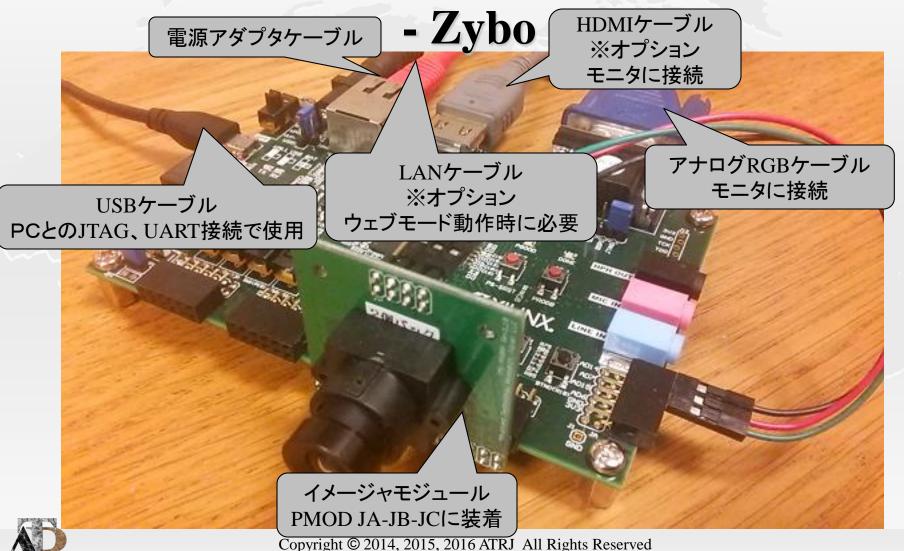
# イメージャモジュール"IMG-A500P" - ピンアサイン(2)

SIGNAL		ZED	ZYBO
RSTN	JA1	V12	N16
SCLK	JA2	W10	L15
SDA	JA3	V9	J16
N/A	JA4	V8	J14
GND	JA5	GND	GND
N/A	( <b>JA6</b> )	-	-
STROBE	JA7	W12	N15
N/A	JA8	W11	L14
N/A	JA9	V10	K16
N/A	JA10	W8	K14
GND	JA11	GND	GND
N/A	(JA12)	-	-

	ZED	ZYBO
JB1	AB7	T20
JB2	AB6	U20
JB3	<b>Y4</b>	V20
JB4	AA4	W20
JB5	GND	GND
JB6	3.3V	3.3V
JB7	R6	Y18
JB8	<b>T6</b>	Y19
JB9	<b>T4</b>	W18
<b>JB10</b>	<b>U4</b>	W19
JB11	GND	GND
JB12	3.3V	3.3V
	JB1 JB2 JB3 JB4 JB5 JB6 JB7 JB8 JB9 JB10 JB11	AB7 JB1 AB6 JB2 Y4 JB3 AA4 JB4 GND JB5 3.3V JB6 R6 JB7 T6 JB8 T4 JB9 U4 JB10 GND JB11

SIGNAL		ZED	ZYBO
<b>D4</b>	JC1	<b>V7</b>	V15
<b>D2</b>	JC2	<b>W7</b>	W15
<b>D</b> 0	JC3	V5	T11
PCLK	JC4	V4	<b>T10</b>
GND	JC5	GND	GND
VCC	JC6	3.3V	3.3V
<b>D</b> 5	JC7	W6	W14
<b>D</b> 3	JC8	W5	Y14
<b>D</b> 1	JC9	<b>U6</b>	T12
ECLK	JC10	U5	U12
GND	JC11	GND	GND
VCC	JC12	3.3V	3.3V

# ボードセットアップ(正面)



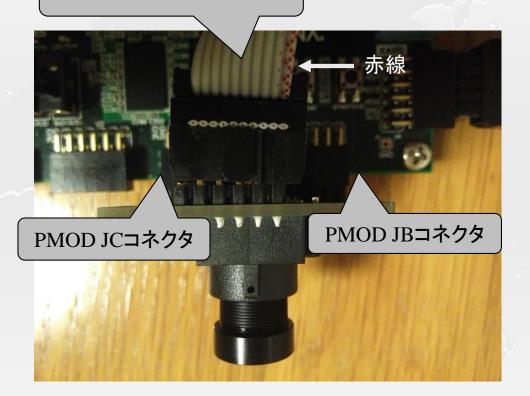
# ボードセットアップ(真上) - Zybo

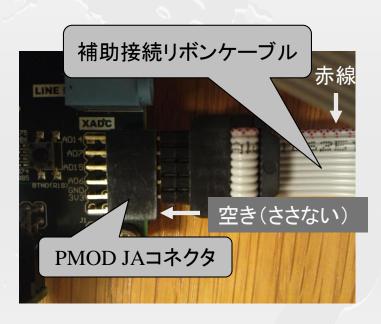




# イメージャモジュール接続 - Zybo

補助接続リボンケーブル

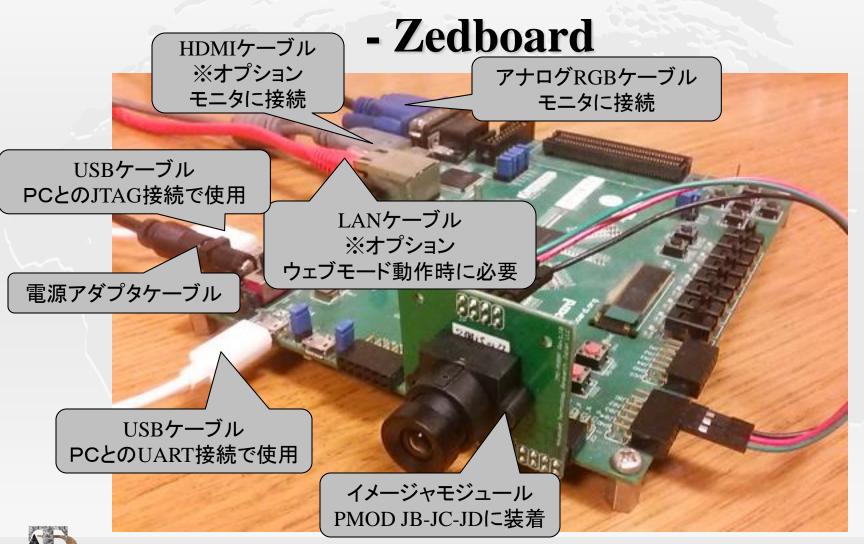


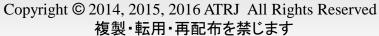


付属のリボンケーブルでPMOD-JAコネクタと接続



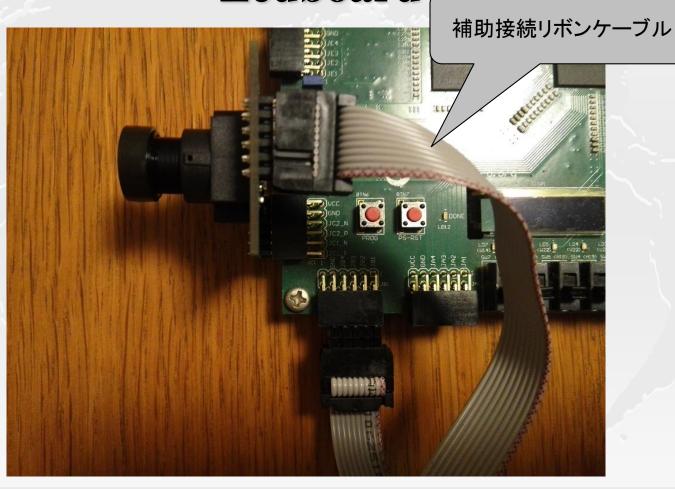
## ボードセットアップ(正面)





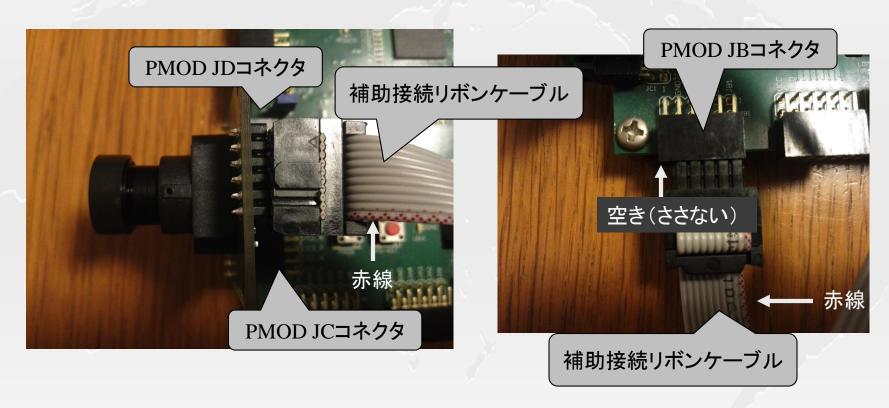
# ボードセットアップ(真上)

- Zedboard





# イメージャモジュール接続 - Zedboard

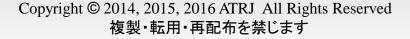


付属のリボンケーブルでPMOD-JAコネクタと接続



## システム起動手順(SDブート)

- 各種ケーブルをボードに接続します
- リソースディスクのReady2Go/フォルダにあるファイル、ディレクト リをすべてそのままマイクロSDカードへコピーしてボードへ装着し ます
- ボードのブートモードジャンパを 'SD' にセットします
- 起動時動作設定をして(次ページ参照)電源スイッチをオンします
- 数秒後にモニタへ取り込みイメージの表示が開始されます
  - − PCでシリアルターミナル(ボードレート設定115200Kbps)※を起動すると 各種出力メッセージをみることができます
  - ※注 ボード電源オンにする前にターミナルを起動するとPCのUSB-UARTドライバが認識されないことがあります

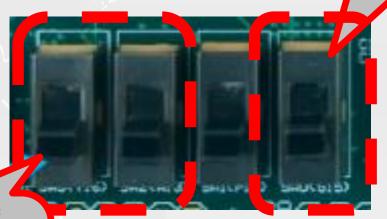


### 起動時動作設定

操作モード

スイッチ: OFF

ブラウザ: ON



#### 表示解像度

1080P: OFF, OFF

720P: OFF, ON

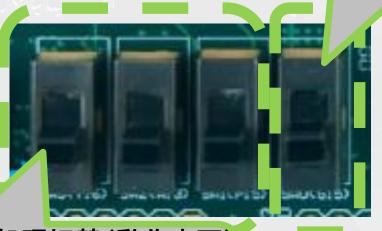
SXGA: ON, OFF

XGA: ON, ON



# 操作方法 - スイッチモード

縦縞フレームオン・オフ





#### 色補間処理切替(動作中可)

ハード: OFF OFF OFF

A9-0: OFF OFF ON

A9-1: OFF ON ON

MB: ON OFF ON



# 操作方法 - ブラウザモード

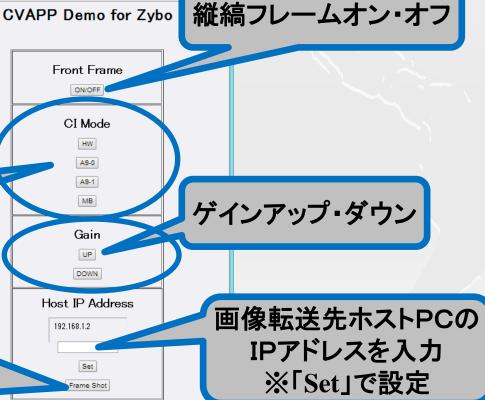
setting Started 🧀 ATRJ " 🗀 その代

CVAPP Demo for ZYBO ×
 → C
 192.168.1.9

ターゲットボードの IPアドレスを入力して接続 ※非DCHP環境では 192.168.1.10

色補間処理切替

取り込み画像を転送 <u>※ホストPCで</u> 専用受信アプリ(recvimage)を 起動しておく必要あり



# 操作方法 - イメ**ー**ジデータ受信

- リソースディスクのUtilフォルダをPCの適当なドライブ・ディレクト リヘコピーします
- PCのIPアドレスを確認して、前ページブラウザ画面でセットします
  - Host IP Addressの入力フィールドに入力して「Setup」ボタンを押す
- Utilフォルダにあるa500p.batを実行します
- ブラウザ画面の「Frame Shot」ボタンを押すと1フレーム分のイメージデータがネットワークで転送されCVAPPxxxx.bmpというビットマップファイルに保存されます
  - システム起動時よりxxxxは0000から自動インクリメント
  - 受信アプリは都度起動する必要なし



#### 主要デザインファイル・フォルダ

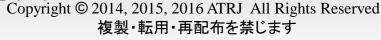
- Design/zyboまたはzed/hw/top.xpr Vivadoプロジェクトファイル
- Design/zyboまたはzed/sw XSDKワークスペース
  - MYCAM イメージ入出力アプリケーションプロジェクト

※注 デモブートイメージからネットワーク転送機能等を削除したイメージ入力・ビデオ出力処理のみに特化したデザインになります。 表示解像度はFULL HD(1080P)です。 デモブートイメージのすべての機能に対応したデザインファイルが必要な場合は別途デザインキットの購入をご検討ください。



### システム起動手順(JTAG経由)

- 各種ケーブルをボードに接続します
- ボードのブートモードジャンパを 'JTAG' にセットして電源スイッチをオンにします
- Xilinx SDKを起動しDesgn/top.swフォルダをワークスペースに指 定します
- 「Xilinx Tools」⇒「Program FPGA」でビットファイルを書込みます
- 「Run」⇒「Run History」でCVAPP releaseを実行します
- 数秒後にモニタへ取り込みイメージの表示が開始されます
  - − PCでシリアルターミナル(ボードレート設定115200Kbps)※を起動すると 各種出力メッセージをみることができます
  - ※注 ボード電源オンにする前にターミナルを起動するとPCのUSB-UART ドライバが認識されません



# 各種サポートサービスのご紹介



#### ATRJ 直伝! セミナーシリーズ(1)

- '俺用'マイコン開発スタットアップ
  - 設計環境の構築
    - インストール&各種設定
    - ・ ツールの効率的な使用方法
  - IPベースでのカスタムマイコン開発技法
    - ・ 機能ブロックの組込
    - ・ソフトウェアプロジェクトの作成
    - · FPGAへの設計データのダウンロード
- プラットフォーム構築編
  - カスタムIPを使用したより複雑なシステムの設計
    - イメージセンサ入力からモニター出力まで
  - 高位合成ツール(Vivado HLS)適用の基礎体験
    - · MPUで実行したCコードをそのままハード(RTL)化
    - ・ 基本的なツールフローの習得 Copyright © 2013-2016 ATRJ All Rights Reserved 複製・転用・再配布を禁じます



#### ATRJ 直伝!セミナーシリーズ(2)

- 画像フィルタ設計編
  - 高性能データパス設計手法
    - ・ 高速動作、リソース削減、ハードマクロの応用
  - 高度な高位合成ツール(Vivado HLS)の適用ノウハウ
    - ・生成RTLの最適化、バスインターフェース生成
    - · HDLとの混在利用
- アプリケーション拡張編
  - RTOSの実装
    - · マルチタスク処理化
  - ネットワーク対応(システム制御、データ転送)
    - · TCP/IPの利用、簡易ウェブサーバーの実装



#### ATRJ 直伝!セミナーシリーズ(3)

- 外部インターフェース(カメラリンク送信、受信)追加編
  - カメラリンク規格基礎
    - ・ 信号タイミング、フォーマット、物理仕様
  - 高速シリアル伝送用IOリソースの適用ノウハウ
    - · SerDes, PLL, Delay, IOBUF
  - カスタムHDLデザインのIPパッケージ化手法
    - · Vivado IPカタログへの追加
- カスタムボード開発
  - 電源部品とその回路設計注意点
  - 差動伝送路の基本
  - 基板(メーカー)の選び方
  - 回路・パターン設計実習



## ATRJ 外伝!セミナーシリーズ

- 楽々WindowsからLinuxホストへの移行
  - 旧PCの有効活用
    - ・ 確実なインストール&管理方法
    - · Windowsライクなデスクトップ環境の
    - · Windowsアプリの実行方法
  - より快適な設計環境構築
    - · Linux版Vivadoツールのインストール&セットアップ
    - · 必要な特殊(JTAG関係)対応のポイント



# ザイリンクス社トレーニングのご紹介 - もっとツール・デバイスを知りたい方へ

- 今すぐ設計をスタートするために必要な知識が身につく ハンズオンコースを提供
  - さまざまな分野をカバー
    - ツールフロー、コネクティビティ、デジタル信号処理、エンベデッド
    - ・ 初心者から熟練者まで
  - 生産性向上・プロジェクトリスク低減
  - 認定された開発経験豊かなエキスパートによる指導
- 定期的に開催
  - 場所:ザイリンクス株式会社およびトレーニングパートナー各社
  - オンサイトプライベート対応・カスタム対応も応相談
- TC(トレーニングクレジット)で受講可能

詳細は http://japan.xilinx.com/training/index.htm をご覧ください



#### ATRJプロジェクトサービスのご紹介

- FPGAベースでの組込みシステム開発をワンストップで支援
  - ボード設計、ロジック設計、ソフトウェア実装(Non-OS or Linux)、・・・
  - プロジェクト初期段階から基本仕様検討・開発環境構築等もサポート
- 低リスク・低コスト
  - 蓄積された有用な設計資産(内製IP)・資料・ノウハウを適用
  - エキスパートによる木目細かな対応・フォローアップ
  - 1Dayプロジェクトから承ります
- ノウハウの習得・スキルアップが同時に可能
  - 要所要所オンサイトでのコンサルティングを実施
  - 業務成果をベースとしたカスタムトレーニングの作成

#### お問い合わせはinfo@atrjp.comまで

