

ビデオコンテンツ解析VCA 6.30



BOSCH

目次

1	前書き	6
1.1	このマニュアルについて	6
1.2	このドキュメントの表記規則	6
1.3	ヘルプへのアクセス	6
1.4	その他のドキュメント	6
2	システムの概要	7
3	VCAアルゴリズム、機能と制限事項	10
3.1	インテリジェントとエッセンシャルビデオ分析	10
3.1.1	インテリジェントビデオ分析	10
3.1.2	エッセンシャルビデオ分析	11
3.1.3	機能の概要と比較	12
3.1.4	インテリジェントな制限とエッセンシャルビデオ分析	14
3.1.5	制限事項インテリジェントビデオ分析の流れ	18
3.1.6	ライセンス	18
3.2	MOTION +	19
3.2.1	ユースケース	19
3.2.2	制限事項MOTION +	19
3.2.3	ライセンス	20
3.3	検出タンパー	20
3.3.1	ユースケース	20
3.3.2	制限事項タンパー検出	20
3.3.3	ライセンス	20
4	インテリジェントとエッセンシャルビデオ分析のための基礎知識	21
4.1	カメラの画像	21
4.2	オブジェクト	21
4.3	オブジェクトのトリガー	21
4.4	較正	22
4.5	オブジェクトの分類	24
4.6	フィールド	24
4.6.1	カメラ画像で表示するフィールド	24
4.6.2	フィールドの作成と編集	25
4.7	ライン	25
4.7.1	カメラ画像中の線を表示します	26
4.7.2	ラインの作成と編集	26
4.8	ルート	26
4.8.1	カメラ画像内のルートを表示します	27
4.8.2	ルートの作成と編集	27
4.9	タスク	27
4.9.1	タスクの作成と編集	28
4.10	タスクの状況	28
4.11	色	30
4.12	全体設定	31
4.13	機密性の高いエリア	31
4.14	徘徊	32
4.15	群衆フィールド	33
4.16	メタデータの検査 - 統計	33
4.17	画像情報	33
5	インテリジェントビデオ分析フローの基礎知識	35

5.1	タスク	35
5.1.1	タスクの作成と編集	35
5.2	フィールド	35
5.2.1	カメラ画像で表示するフィールド	36
5.2.2	フィールドの作成と編集	36
5.3	機密性の高いエリア	36
5.4	メタデータの検査 - 統計	37
5.5	画像情報	37
6	MOTION +のための基礎知識	38
6.1	カメラの画像	38
6.2	フィールド	38
6.2.1	カメラ画像で表示するフィールド	38
6.2.2	フィールドの作成と編集	38
6.3	タスク	39
6.3.1	タスクの作成と編集	39
6.4	感知領域	39
6.5	メタデータの検査 - 統計	40
7	改ざん検出のための基礎知識	41
8	VCAのアプリケーションを起動します	42
8.1	Configuration Managerを使用してVCAを開始	42
8.2	VCAは、Webブラウザを使用して起動します	43
9	インテリジェントとエッセンシャルビデオAnalyticsを設定します	45
9.1	タスクの設定	45
9.1.1	設定任意のオブジェクトタスクを検出	45
9.1.2	フィールドタスクでのオブジェクトの設定	45
9.1.3	クロッシングラインタスクの設定	47
9.1.4	不明なタスクの設定	49
9.1.5	条件変更タスクの設定	51
9.1.6	次のルートタスクの設定	52
9.1.7	改ざんタスクの設定	54
9.1.8	削除対象タスクの設定	55
9.1.9	アイドル対象タスクの設定	57
9.1.10	入力フィールドのタスクの設定	59
9.1.11	残すフィールドタスクの設定	60
9.1.12	類似検索タスクの設定	62
9.1.13	群集検出タスクの設定	63
9.1.14	カウンタータスクの設定	63
9.1.15	占有タスクの設定	66
9.2	メタデータの生成	67
9.2.1	カメラのキャリブレーション	68
9.2.2	グローバル設定を構成します	70
9.2.3	感知領域の設定	71
9.2.4	トラッキングパラメータの設定	71
9.2.5	アイドル/削除パラメータの設定	73
9.2.6	群衆フィールドの設定	73
9.3	メタデータの検査 - 統計	74
10	インテリジェントビデオ分析フローの設定	76
10.1	タスクの設定	76
10.1.1	設定任意のフロータスクを検出	76

10.1.2	改ざんタスクの設定	76
10.1.3	群集検出タスクの設定	77
10.1.4	フィールドタスクにフローの設定	77
10.1.5	フィールドタスクに向流の設定	78
10.2	メタデータの生成	79
10.2.1	感知領域の設定	79
10.2.2	群衆フィールドの設定	80
10.3	メタデータの検査 - 統計	80
11	設定MOTION +	82
11.1	構成タスク - 一般	82
11.1.1	設定任意のモーションタスクを検出	82
11.1.2	フィールドタスクでモーションを設定します	82
11.2	メタデータの生成	83
11.2.1	感知領域の設定	83
11.3	メタデータの検査	84
12	改ざん検出の設定	85
13	AutoDomeのとMICのカメラを使用して	87
	用語集	88
	指数	91

1 前書き

1.1 このマニュアルについて

このマニュアルはボッシュからのビデオ解析ソフトウェアの構成および管理の責任者を対象としています。このマニュアルは、ビデオ分析の背景情報を提供し、ソフトウェアを設定する方法について説明します。

1.2 このドキュメントの表記規則

以下の記号と表記法は、特別な状況に注意を引くために使用されます。



通知！

この記号は、特別な機能を示し、ソフトウェアをより簡単に、より便利に使用するためのヒントや情報を提供しています。

このようなユーザインタフェースのメニューオプション、コマンドやテキストなど、あなたがプログラムの中で見つけることができる条件は、中に書かれています 大胆な。

1.3 ヘルプへのアクセス

プログラム内のヘルプを使用してください。このヘルプは、ビデオ分析の背景情報を提供し、ソフトウェアを設定する方法について説明します。Configuration Managerのヘルプにアクセスするには：

1. F1キーを押します。またはオン 助けて メニュー、ヘルプ項目をクリックして

ださい。ヘルプのためのダイアログボックスが表示されます。

2. 左側のペインが表示されていない場合は、クリックしてください ショー ボタン。
3. 詳細については、ヘルプのトピックをクリックしてください。Webブラウザのヘルプにアクセスするには：

1. F1キーを押します。ヘルプウィンドウが表示されます。

2. 詳細については、ヘルプのトピックをクリックしてください。



通知！

情報を、例えば、ヘルプを使用して検索、検索や印刷に関する情報を取得するためのプログラムでヘルプを開きます。

1.4 その他のドキュメント

次のようにボッシュセキュリティシステム製品のマニュアルおよびソフトウェアは、オンライン製品カタログに記載されています。

- 4 > www.boschsecurity.comを入力してください>任意のブラウザを開き、お住まいの地域や国を選択

> >お使いの製品の検索を開始し、既存のファイルを表示するには、検索結果に製品を選択します。

2

システムの概要

映像コンテンツ解析 (VCA) に関する一般情報

映像コンテンツ解析を自動的に監視エリア内のオブジェクトを移動したり、カメラの改ざんの検出などの定義済みイベントのアラームにビデオ画像を分析するプロセスです。また、検出されたオブジェクトに関する統計情報を収集するために使用することができます。カメラの種類に応じて、次のVCAアルゴリズムは、ボッシュのカメラで使用できます。

- インテリジェントビデオ分析：
極端な気象条件でのミッションクリティカルな、長距離の侵入検知。移動物体の検出および追跡。(見る [インテリジェントビデオ分析](#)、10ページ)
- インテリジェントビデオ分析フロー：
速度および方向と、グリッド内のセルの基本的な動き検出。群衆のカウントフロー検出のために使用されます。(見る [インテリジェントビデオ分析](#)、10ページ)
- エッセンシャルビデオ分析：
中小企業のための信頼性の高いビデオ分析、大型小売店、商業ビル、倉庫。移動物体の検出および追跡。(見る [エッセンシャルビデオ分析](#)、11ページ)
- MOTION+：
グリッド内のセルの基本的な変化を検出。録音をトリガするために使用することができます。(見る [MOTION+](#)、19ページ)
- タンパー検出：
監視対象のシーン、極端な照明条件と基本的なアイドル/削除物体検出から離れて回し、カメラの閉塞を検出します。(見る [タンパー検出](#)、20ページ)

メタデータ

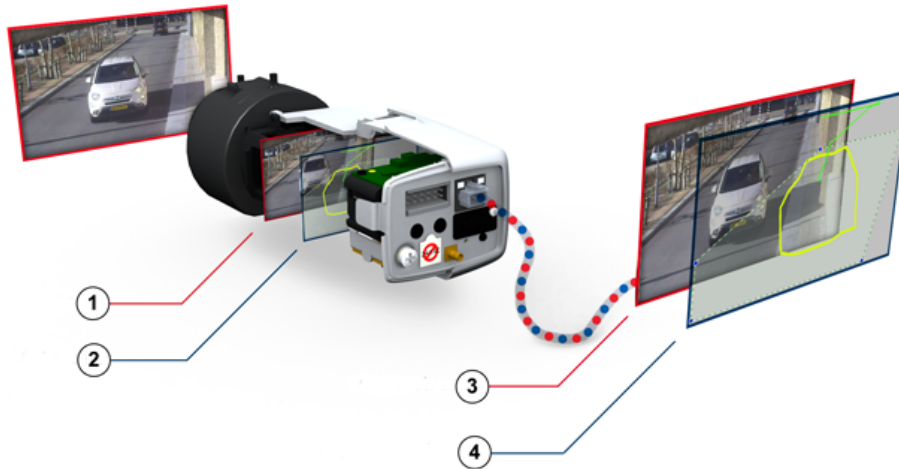
メタデータは、映像コンテンツ解析アルゴリズムから収集した情報です。エッセンシャルビデオ分析とインテリジェントビデオ分析のためにこれを検出して、次のように監視領域内のオブジェクトを追跡に関するすべての情報が含まれています。

- アラームとカウントイベント
- オブジェクトの位置や軌道
 - 画像 (2D) で
 - 地理的位置/接地面座標 (3D)
- オブジェクトの形状
 - バウンディングボックス
 - アウトライン
- オブジェクトのプロパティ
 - オブジェクトの分類 (直立人物、車、トラック、バイク)
 - オブジェクトのサイズ (画像および実際に)
 - 被写体速度と方向
 - オブジェクトの色ヒストグラム
 - オブジェクトID

モーション+ため、MOTION+グリッド内の各セルの変化量は、メタデータに含まれています。インテリジェントビデオ分析フローのために、メタデータは、計算された動きの方向を説明します。

例：

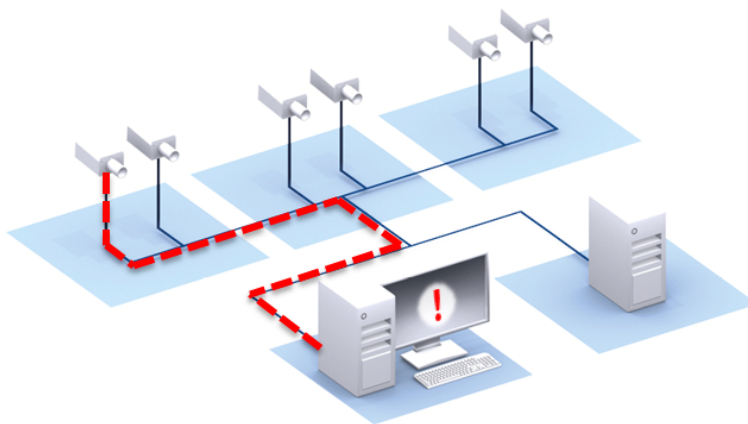
別々のビデオとメタデータのストリーム。メタデータストリームは、検出された車の概要を含んでいます。



1 ビデオ	2 メタデータ
3 ビデオストリーム	4 メタデータ・ストリーム

インテリジェンス・アット・エッジコンセプト

ビデオ分析ソフトウェアは、ポツシュのIPカメラで使用可能です。このインテリジェンス・アット・エッジのコンセプトは、ビデオがビデオコンテンツ解析 (VCA) に基づいて取得されるに決定することができます。帯域幅とストレージは、アラーム状況を記録することにより、またはアラーム専用最高のビデオエンコード品質とフレームレートを選択することで減少させることができます。アラーム状態は、デコーダ又はビデオ管理システムにビデオをストリーミングするために、ユニットまたはアラーム接続にリレー出力によってシグナリングすることができます。アラームは、拡張アラームシナリオを開始するには、ビデオ管理システムに送信することができます。同様にアラームを作成するなど、ソフトウェアは、分析のシーンの内容を記述するメタデータを生成します。このメタデータは、ネットワーク経由で送信され、また、一緒にビデオストリームと、記録することができます。



フォレンジックサーチ

記録されたメタデータは、ルールもポツシュのビデオ管理システム (VMSポツシュ) またはビデオClient内事後に変更することができます、完全な法医学検索に使用することができます。新しいタスクが定義され、各検索のために適合され、記録されたメタデータは、次にスキャンし、それに応じて評価されるすることができます。フォレンジックサーチは非常に時間効率がよく、数秒以内にイベントのための巨大な記録データベースをスキャンすることができます。

**通知！**

それらが生成された後は、メタデータを変更することはできません。フォレンジックサーチのために、メタデータの評価に基づいて任意のタスクは、使用される変性し、最適化することができます。しかし、メタデータ自体はもう変更できません。

オンデマンドでの設定の複雑さ

ビデオ分析ソフトウェアが自動的にシーン内の任意のオブジェクトにアラーム。より複雑な設定も同様にサポートされています：最大8つの独立したタスクは、GUIで設定することができ、各タスクのアラームオブジェクトは、その性質に応じて制限することができます。カメラキャリブレーションは、パースペクティブ補正のために追加することができ、メトリックまたは帝国システム内のオブジェクトのプロパティを取得します。このウィザードは、シーン内の線との角度をマークすることによって、キャリブレーションをサポートするために利用可能です。タスクのスクリプトエディタは、微調整のために利用可能と定義済みのタスクを組み合わせることで、さらに8つのタスクがありに設定することができます。

直感的なグラフィカル・ユーザ・インターフェース

セットアップは、デバイスのWebページを介してだけでなく、設定マネージャを経由して提供されています。ウィザードベースのグラフィカル・ユーザ・インターフェース構成を介して案内します。すべての設定オプションは、フィードバックのためのオーバーレイとして例示可視化され、直接、直感的な設定のために操作することができます。

動きが検出された場合、オブジェクトがディスプレイ上に黄色に概説されており、その動きは緑色の軌跡として表示されます。オブジェクトとその動きが検出タスクのいずれかに定義されたルールの条件に一致した場合、アラームが作成され、オブジェクトの輪郭が赤に切り替えています。さらに、アイドルオブジェクトは、**[が付いています 私]**そして**【で除去オブジェクト バツ】**。

VCAの品質

映像コンテンツ解析の品質は、例えば、環境条件に大きく依存します。

- 日、夜、霧や閉塞のオブジェクトのような視界条件
- 風による揺れ極のカメラ
- 風で動く植生
- 反射や影

詳しくは、各提供される映像コンテンツ解析方法のための完全な制限を意味します。

参照してください。

- *制限事項インテリジェントかつ不可欠なビデオ分析、ページ14*
- *制限事項インテリジェントビデオ分析フロー、ページ18*
- *制限MOTION +、ページ19*
- *制限タンパー検出、ページ20*

3 VCAアルゴリズム、機能と制限事項

3.1 インテリジェントとエッセンシャルビデオ分析

インテリジェントビデオ分析とエッセンシャルビデオ分析は、移動物体を検出し、時間をかけてそれらを追跡します。多くのアラームおよび統計タスクは、位置、方向、速度、並びにサイズ、速度、タイプ及び色のようなそれらの特性を含む監視シーン内のオブジェクトの動きを分析するために利用可能です。

インテリジェントビデオ分析は、インテリジェント・ビデオ分析のオブジェクト検出および追跡アルゴリズムは、より高度であるエッセンシャルビデオ分析とは異なります。これは、気象条件に挑戦し、バックグラウンドでのカメラ、水を振って、より大きな検出範囲に高い堅牢性につながります。

3.1.1 インテリジェントビデオ分析

あなたは極端な気象条件でのミッションクリティカルな、長距離侵入検知や他の高性能ビデオ分析を必要とするときポッシュのインテリジェントビデオ分析6.30は選択肢のガード支援システムです。

ソフトウェアシステムは確実に、トラックを検出し、画像内の偽のソースから不要なアラームを抑制しつつ、オブジェクトを移動解析その最先端のインテリジェントビデオ分析です。

インテリジェントビデオ分析が風に吹き、雨、雪、雲のように照明や環境の変化、および葉のような困難な状況に適応します。また、カメラが揺れのために自動的に補正します。

複数数の交差点、徘徊、混雑度推定、および人々はカウントのような高度なタスクが用意されています。大きさ、速度、方向、アスペクト比、および色に基づいて、オブジェクトフィルタを定義することができます。

校正カメラの場合、ソフトウェアが自動的にオブジェクト型直立人、車、バイク、トラックとが区別されます。そして、バージョン6.30とバージョン6.10の二重の距離にある物体の検出が可能になりました。

それはあなたがオブジェクト情報の全てを記録しても、完全に設定法医学検索のための事実の後にルールを変更することができます。

ユースケース

インテリジェント・ビデオ分析では、ミッションクリティカルなアプリケーションに適しており、厳しい環境条件下で、非常に信頼性の高い結果を提供します。インテリジェント・ビデオ分析では、たとえば、以下の使用例を取り上げます。

- 境界の保護：
 - 重要なインフラストラクチャ
 - 空港や産業
 - 政府の建物
 - 刑務所
 - ポーターバトロール
- 港、運河、海岸の監視
- トラフィック監視：
 - 駐車禁止区域を強制
 - 間違った方向検出
 - 壊れた車のための道路側を監視
 - トラフィック数
- 貴重なアイテムの保護（タッチや博物館の展示物の除去に関する警報）
- 人数カウント
- 入居、キューと群衆検出

専用のトラッキングモード

インテリジェントビデオ分析6.30は、次のタスクのために最適化された専用のトラッキングモードが含まれています。

- 侵入検知
- 屋内の人が数えます
- 資産保護 (触れないでください!)
- 船の追跡

アラームおよび統計タスク

次のアラームおよび統計タスクが用意されています。

- 入力、または面積を残して、内のオブジェクトを検出
- 論理行に組み合わせ3行までの単一ラインから複数のラインの交差を検出します
- ルートを通過する物体を検知
- 半径および時間に関連エリアに徘徊を検出
- 所定の時間スパンのためにアイドル状態になっているオブジェクトを検出
- 削除されたオブジェクトを検出
- そのような仕様にに応じて設定された時間スパン内のサイズ、速度、方向、およびアスペクト比の変化などの特性をだオブジェクトを検出する (例えば、何かが落下用)
- 仮想線を交差するオブジェクトを数えます
- 事前に定義された制限に達した場合はエリアやアラーム内のオブジェクトを数えます
- 事前定義されたフィールド内の特定の集合レベルを検出
- でも群衆に指定された運動方向と速度を検出する (例えば、人が一方通行のゲートで間違った方法を動かします)
- でも群衆に、シーン内の他のすべてのオブジェクトの動きに反して移動物体を検出
- 正面の顔のスナップショットを取ります
- スクリプトを使用してタスクを組み合わせ

フィルタ

ロバスト性を高めるために、ソフトウェアは、指定された画像領域と小さなオブジェクトを無視するように構成することができます。校正カメラの場合、ソフトウェアが自動的に直立者、自転車、自動車、トラックが区別されます。また、オブジェクトのサイズ、速度、双方向の方向、アスペクト比、及びカラーフィルタは、あなたが探している正確にオブジェクトの特定の検出ルールを作成するために、任意の組み合わせで使用することができます。オブジェクトのプロパティの統計が保存され、微調整のためのオブジェクトのフィルタを表示することができます。オブジェクトのプロパティは、ビデオに適切同様のオブジェクトを選択することによって定義することができます。

3.1.2

エッセンシャルビデオ分析

あなたは中小企業のための信頼性の高いビデオ分析、大型小売店、商業ビル、倉庫を必要とするときボッシュエッセンシャルビデオ分析6.30は選択のシステムです。

ソフトウェアシステムは確実に、トラックを検出し、画像内の偽のソースから不要なアラームを抑制しつつ、移動物体分析します。

複数行の交差、ルート以下、徘徊、アイドル、削除対象の検出、混雑度推定、およびカウントオーバーヘッドの人々のような高度なタスクが用意されています。大きさ、速度、方向、アスペクト比、および色に基づいて、オブジェクトフィルタを定義することができます。校正カメラの場合、ソフトウェアが自動的にオブジェクト型直立人、車、バイク、トラックとが区別されます。それはあなたがオブジェクト情報の全てを記録しても、完全に設定法医学検索のための事実の後にルールを変更することができます。

ユースケース

エッセンシャルビデオ分析は、以下のユースケースをカバーするために、中小企業、大規模小売店、商業ビルや倉庫に適しています：

- 小規模な環境用（屋内）の侵入を検出します
- キューと群衆を検出
- （駐車禁止区域の施行とブロックされた非常口の検出を含む）健康と安全規制の施行
- （人々は、計数情報をキューイングし、群衆の密度を含む）ビジネス・アナリティクス

専用のトラッキングモード

エッセンシャルビデオ分析6.30は、次のタスクのために最適化された専用のトラッキングモードが含まれています。

- 侵入検知
- 屋内の人が数えます
- 資産保護（触れないでください！）

アラームおよび統計タスク

次のアラームおよび統計タスクが用意されています。

- 入力、または面積を残して、内のオブジェクトを検出
- 論理行に組み合わせ3行までの単一ラインから複数のラインの交差を検出します
- ルートを通過する物体を検知
- 半径および時間に関連エリアに徘徊を検出
- 所定の時間スパンのためにアイドル状態になっているオブジェクトを検出
- 削除されたオブジェクトを検出
- そのような仕様に応じて設定された時間スパン内のサイズ、速度、方向、およびアスペクト比の変化などの特性をだオブジェクトを検出する（例えば、何かが落下用）
- 仮想線を交差するオブジェクトを数えます
- 事前に定義された制限に達した場合はエリアやアラーム内のオブジェクトを数えます
- 事前定義されたフィールド内の特定の集合レベルを検出
- スクリプトを使用してタスクを組み合わせ

フィルタ

ロバスト性を高めるために、ソフトウェアは、指定された画像領域と小さなオブジェクトを無視するように構成することができます。校正カメラの場合、ソフトウェアが自動的に直立者、自転車、自動車、トラックが区別されます。また、オブジェクトのサイズ、速度、双方向の方向、アスペクト比、及びカラーフィルタは、あなたが探している正確にオブジェクトの特定の検出ルールを作成するために、任意の組み合わせで使用することができます。オブジェクトのプロパティの統計が保存され、微調整のためのオブジェクトのフィルタを表示することができます。オブジェクトのプロパティは、ビデオに適切同様のオブジェクトを選択することによって定義することができます。

3.1.3

機能の概要と比較

以下の表は、インテリジェント・ビデオ解析とエッセンシャルビデオ分析のために利用可能な機能を示しています。

アラームタスク	エッセンシャルビデオ分析	インテリジェントビデオ分析
フィールドクロッシングライン内	✓	✓
の任意のオブジェクトの物体を検	✓	✓
出	✓	✓

アラームタスク	エッセンシャルビデオ分析	インテリジェントビデオ分析
フィールドのルートを削除	✓	✓
したオブジェクトのアイド	✓	✓
ルオブジェクトカウンター	✓	✓
占有群集検出条件変更類似	✓	✓
検索フロー次のフィールド	✓	✓
不明のままフィールドを入	✓	✓
カ	✓	✓
	✓	✓
	✓	✓
	✓	✓
	✓	✓
	-	✓
フィールド内の逆流	-	✓

オブジェクトのフィルタ	エッセンシャルビデオ分析	インテリジェントビデオ分析
所要時間サイズ	✓	✓
	✓	✓
アスペクト比v / hの速度	✓	✓
方向カラーObjectクラス	✓	✓
	✓	✓
	✓	✓
	✓	✓

トラッキングモード	エッセンシャルビデオ分析	インテリジェントビデオ分析
船の追跡を追跡3D人々を追	✓	✓
跡する標準追跡3D	✓	✓
	✓	✓
	-	✓
ミュージアムモード	✓	✓

他人	エッセンシャルビデオ分析	インテリジェントビデオ分析
キャリブレーションジオ	✓	✓
ロケーションVCAマスキ	✓	✓
ング顔検出	✓	✓
	-	✓
シーン特定の物体検出 (唯一のポッシュクラウドベースのサービスとの組み合わせ)	-	✓
極端な気象条件のための堅牢性	-	✓
カメラの揺れの補償	-	✓
ダブル検出距離	-	✓

3.1.4

インテリジェントな制限とエッセンシャルビデオ分析

この章では、インテリジェント・ビデオ分析またはエッセンシャルビデオAnalyticsを使用する際に注意すべき制限事項について説明します。インテリジェント映像Analyticsは、多くの場合、はるかに堅牢であり、必須ビデオ分析よりもはるかに少ないエラーになります。潜在的なエラーの根本原因はまだエッセンシャルビデオ分析と共有し、したがって、両方のアルゴリズムのために要約し、ここで述べられています。



通知！

疑わしい場合にはインテリジェントなビデオ分析アルゴリズムを使用します。

オブジェクトトラッキングの制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

- 反射による、オブジェクトや動きが確実に検出されないことがあります。あまりにも多くのオブジェクトまたは動きが検出される可能性があります。誤警報が原因で発生することがあります
 - 反射背景
 - ガラス (建物間口を艶をかけられます)
 - 背景として、水
 - 暗闇の中で移動する光ビーム
- 領域を明るくスポットライト、移動ヘッドライトまたはトーチビームの突然の出現は、オブジェクトと間違われることができます。
- 反射された光の大部分はまた、偽の動き検出を引き起こす可能性があります。しかし、落下雨滴による光の反射は、例えば、統計目的のために無視され、それらの運動の均一な性質に起因するのに十分に小さいです。
- 風による植生の動きが遅く、連続かつ均一な風のために覆われています。この動きは、オブジェクトと重なった場合は、偽だけでなく、検出漏れが可能です。これを避けるために、カメラの位置を調整する必要があります。
- 特に、シーンの前景に異なる方向からの強風、嵐や重い突風は、誤警報をトリガすることができます。

- 突然雲、木や建物のシャープな影を登場すると、オブジェクトと誤認されることがあります。柔らかい影がアルゴリズムによって覆われています。
- 鮮明な影と強い日光にオブジェクトの輪郭は、オブジェクトの影を含んでもよいです。アスペクト比とオブジェクトサイズのフィルターのためにこれを考えてみましょう。柔らかい影がアルゴリズムによって覆われています。
- 一定の背景を確実に動きを検出し、特定のオブジェクトへの動きを割り当てるために必要です。背景の変化より、難しくは背景からオブジェクトを移動区別することです。例えば、風の中で動いているヘッジの前を歩く人は非常におそらく検出されません。
- オブジェクトが互いに又はバックグラウンドから区別することができない場合、個々のオブジェクトの動きを検出することができない、例えば、大群集または大群集アイドル目的で個体。
- マージの効果は、オブジェクトが一緒に非常に近い立ったり、互いに密接に渡すときに発生する可能性があります。マージの効果は複数のオブジェクトを超える一般的なアウトラインを通じて表示されます。これは、新しい大きなオブジェクトがシーンに表示され、かつての検出と追跡対象オブジェクトが選択された検出タスクのすべての効果を含め、迷うことを意味しています。このオブジェクトが別のオブジェクトに分割される場合も同様の効果が起こります。これを避けるために、カメラのシーンを確認し、カメラの位置を最適化し、それに応じてソフトウェアを設定。
- 有意な大きさや動きが観察されるまで、画像を入力する物体の検出と分析が遅延されます。これを回避するには、画像内のすべての評価を中央に配置します。CPP6とCPP7カメラのインテリジェント・ビデオ分析では、感度パラメータを使用すると、原因微々たる運動に加えて、トレードオフの速い物体の検出と少ない誤警報の間を選択することができます。
- **使い方 クリックしてオブジェクト・イン・フィールド 関数は、メトリック結果 (サイズ、速度、アスペクト比) の品質は非常に正確な校正に依存します。この機能に用いられるカラーフィルタは、オブジェクトの概説領域に関連していることを観察します。ほとんどの場合、この輪郭は、例えば、背景、道路アスファルトのような付加的な周囲の情報を含まず。所期の目的のために最良の結果を得るために、我々はあなたがヒストグラムにこれらの不要な色を削除することをお勧めします。**

最小オブジェクト・サイズと処理解像度：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

インテリジェントビデオ分析とエッセンシャルビデオ分析アルゴリズムは、異なるデバイス上で、異なる画像のアスペクト比のために、異なる処理解像度を使用します。異なるビデオアスペクト比のために、ここでの処理解像度。

- エッセンシャルビデオ分析
 - 4 : 3 - 320x240
 - 16 : 9 - 320x180の
- インテリジェントビデオ分析 (CPP6 / 7) は、3次元/移動するため、ノイズ抑制OFF / MEDIUM、上の追跡を開始/オブジェクトを停止
 - 1 : 1 - 640x640
 - 4 : 3 - 640x480
 - 16 : 9 - 640x360
- インテリジェントビデオ分析 (CPP6 / 7) は、3次元ノイズ抑圧STRONG又は配置/取らオブジェクトまたはオフ追跡します
 - 1 : 1 - 320x320
 - 4 : 3 - 320x240
 - 16 : 9 - 320x180の
- インテリジェントビデオ分析 (CPP4)
 - 5 : 4 - 255x204

- 4 : 3 - 240x180
- 16 : 9 - 320x180の

廊下モードでは、高さと幅を切り替えています。インテリジェントビデオ分析とエッセンシャルビデオ分析アルゴリズムは、確実に直立人のために、この内部解像度で少なくとも20平方ピクセル、例えば3x8ピクセルを持つオブジェクトを検出することができます。

自動オブジェクトタイプの分類の制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

注意：カメラキャリブレーションは、対象物の分類のために必要とされます。ザ・3Dの追跡モードを選択する必要があります。

- クロールや動物から人に転がりませ分化ありません。唯一の直立歩行や立った人が個人として分類されています。
- 正面から見た者と自転車は簡単に混乱しています。フロントから自転車にのみ、それ以外の場合は、人として分類されますが、それは十分に速い場合などに分類されます。
- 自転車とバイクの間に区別はありません。
- ほんの数ピクセルと小さなオブジェクトを混乱させることができる(例えば、遠くカメラからオブジェクト)
- すべてのオブジェクトは、未知のオブジェクトとしてスタート。オブジェクトクラスは、十分な信頼性を判断することができるなら、彼らは時間をかけて分類されています。

色の設定の制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

あなたは、特に特定の色特性と運動中のオブジェクトを探している場合は、次の点を考慮してください

- オブジェクトは、ほとんどの画像データにおける一貫した色で表示されることはありません。特に、検出された物体の外縁上の画素は、多くの場合、背景としない物体の色情報を含みます。

自動車などのオブジェクトは、部品(ボディ、窓、タイヤ)の多様を含みます。オブジェクトの各個々の部分は異なる色で表示されています。例えば、赤泥よけや黒でタイヤ。

- オブジェクトの色特性は、照明条件に依存します。撮像画像の変化における照明条件の場合、オブジェクトの捕捉されたカラーも変化します。

路上でのオブジェクトは、昼と天候条件の時間に依りて、異なる色合いで表示されます。

- その位置や動きの方向を変える目的は、異なる色のプロパティが表示されてもよいです。

例えば、自動車は、多くの場合、カラーではなく、背面側にマークされています。人々は正面から見ているときは、顔の色相は、色の印象を決定します。人は回る場合は、色特性は、その後、髪や飾りで定義されています。

3次元トラッキングモードの制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

注意：シーンのキャリブレーションが必要です。シーンがよく校正されていない場合は、トラッキングが間違っている、あるいは全く結果を提供することができません。

- すべてのオブジェクトは、単一の、平らな地面の平面上に移動する必要があります。複数のフロア、階段と垂直物体の動きは、間違った結果につながる可能性があります。
- 以上2.5メートルのカメラの高さが要求されます。3メートル以上のカメラの高さは、最良の結果を提供しています。
- 完全に平線よりも上方に位置しているオブジェクトは、オブジェクトをフライング、例えば、検出されません。に3Dの追跡モードオブジェクトの動きは、接地面に制限されています。

追跡3D人々の制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

注意：カメラキャリブレーションは、対象物の分類のために必要とされます。ザ・追跡3D人 モードを選択する必要があります。

- トップダウンビューは3メートル以上のカメラの高さが必要です。以上4メートルのカメラの高さは、最良の結果を提供しています。
- 人の頭部の直径は7%、画面幅の14%と8%と、画面の高さの16%の間になるようにカメラのレンズを選択します。
- 他の移動物体、地面に反射、光条件、影、トロリーやバッグや傘を運ぶ人、ライトを点滅変更は間違った計数結果につながる可能性があります。
- 他の人に近い子供を検出することはできません。
- シーンの人々のそれぞれの数を超えた場合は、メタデータなしでより多くのフレームが作成されます。追跡は可能な限り長く継続されます。リアルタイムで追跡することができ、シーン内の人の数は、次のとおりです。
 - 約10 CPP4カメラのインテリジェントビデオ分析のため。
 - 約20 CPP6とCPP7カメラのインテリジェントビデオ分析のため。
 - 約10エッセンシャルビデオ分析のため。
- 視野のエッジでカウントラインが動作しない場合があります。
- **追跡3D人 低光条件では不可能です。**
- 同様のサイズを有する人と物体との間には区別しない (例えば、スーツケース、ベビーカー)。
- バッグを持つ人々は、複数の人物として検出することができました。

カウントの制限：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

- 部分的にスピード、背景条件や大きさの、誤った計数結果を引き起こす可能性があるため、うまく追跡することができないオブジェクトとオブジェクトを隠しました。

パノラマカメラの制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

- アルゴリズムは唯一のサークルビューで使用されています。結果は、パノラマビューに変換されます。
- カメラのキャリブレーションは可能ですが、キャリブレーション・ウィザードは使用できません。

ジオロケーションの制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

注意：カメラキャリブレーションが必要です。より良い性能を達成するために、活性化させます 3Dの追跡 モード。

- 追跡は、単一の接地面にのみ可能です。
- ビューアは、マップ上のジオロケーションを表示するために必要とされます。

アイドル/削除物体検出の制限事項：

(インテリジェント・ビデオ解析/エッセンシャルビデオ分析)

- **配置されたオブジェクト/撮影したオブジェクト** 配置されるか、または取得されたオブジェクトは、それを処理するオブジェクトよりもはるかに小さい場合の検出は最も堅牢です。
- 人の場所やバイクを削除する場合は、自転車か置か/撮影したかのように/開始として検出することができる自転車は人と大きさが似ているように停止。これは関連性がある場合はそのため、全てのアイドル/削除されたオブジェクトを確認してください。
- 彼らは人が入ったり、それらを残して、その後ずっと大きいよう始めた車が常に検出されるべき/オブジェクトを停止しました。

- CPP6とCPP7カメラのインテリジェント・ビデオ分析では、背景の動きの多い地域では、オブジェクトのみが検出されて停止しました。他のすべてのアイドル/除去オブジェクトタイプこれらの領域における検出の活性化は、雑音抑圧を不活性化することによってのみ可能です。

水の車両追跡の制限事項：

(CPP6とCPP7カメラのインテリジェント・ビデオ分析でのみ使用可能)

- トラッキングモードは、ビーチに沿って移動する人々を追跡するには適していません。
- オープンロックゲートがサポートされていない後の水は、ロックの中に白い泡に突入ロックのようなアプリケーション。
- 高い波が誤報を引き起こす可能性があります。
- 二隻近く一緒に、お互いを以下のは、一つのポートとして検出されます。

3.1.5

制限事項インテリジェントビデオ分析の流れ

特定の環境では、動き検出システムのこの種の使用は必ずしも得策ではないかもしれません。有用な結果を得るためには、次のことを守ってください。

- 計算能力が原因で拡張符号化電力の低減された場合、速い速度がもはや検出することができます。
- 信頼性のある検出のための最小オブジェクト・サイズは、少なくとも8つのブロックでなければなりません。8×8 QCIFピクセルのサイズを有するそれぞれ。
- 2秒未満でカメラビューを交差するオブジェクトを検出することができません。
- 物体の速度および方向は、時間または距離の設定短期間ほぼ一定である場合、フローを検出することができます
- 背景よりも目立つ質感のオブジェクトは類似しているものよりも、検出される可能性が高いです。
- 前後に移動したり、ジグザグに移動するオブジェクトは、フロー検出をトリガしません。それは主に直線的に移動する場合、オブジェクトは、フロー検出をトリガすることができます。オブジェクトが一時的に木に隠れている場合は、例えば、検出が限定されるものではありません。
- 感知領域は、検出されるべき運動の方向をカバーしなければなりません。複数の敏感な部分は、互いにシームレスに流れなければなりません。そうでない場合は、流れはこの方向に検出することができません。
- 重いカメラの動きは、誤警報が発生し、検出されていないオブジェクトにつながる可能性があります。
- 遅い移動は、少なくとも45°でなければならない主な流れの範囲をオブジェクト検出します。
- 一時的にカバーされたオブジェクトを検出するには、活性値が非常に高く設定してください。

3.1.6

ライセンス

インテリジェントビデオ分析とエッセンシャルビデオ分析はすべて、適切なカメラの元の仕事にご利用いただけます。いかなるライセンスは必要ありません。

いくつかの以前のCPP4カメラは唯一のインテリジェントビデオ解析ソフトウェアを使用するために用意されていること、しかし、注意してください。これらのカメラはライセンスが必要です。

通知！

インテリジェントビデオ分析バージョンのアップグレード

あなたはすでにデバイスのためのインテリジェントビデオ分析の以前のバージョンのライセンスを取得している場合は、単にデバイスのファームウェアをアップグレードする必要があります。その後、ライセンスは自動的にアップグレードされます。新しいライセンスキーは必要ありません。宿泊料金が課金されます。



**通知！**

あなたは、あなたの顧客サービスから、または当社のインターネットサイトのダウンロードエリアから最新のファームウェアを入手します。

デバイスのWebブラウザ表示を使用するか、Configuration Managerを使用して直接ファームウェアをアップグレードします。

3.2**MOTION +**

MOTION +検出および画像処理アルゴリズムを用いて信号の変化を分析することができます。このような変化は、カメラの視野内の動きに起因することができます。

これによりMOTION +は、いくつかの秒の古い画像と現在の画像を比較することにより、画像の変化を検出します。

変更が検出ブロックに集約されています。あなたは、アラームイベントを生成するまでの時間的変化を示す必要があり、これらの検出ブロックの何を設定することができます。

3.2.1**ユースケース**

MOTION +は、すべてのBosch IPカメラで利用でき、イベントベースの記録に適しています。

**通知！**

適切な侵入検知のために、必須ビデオ分析またはIVAインテリジェント映像分析プログラムを使用します。

3.2.2**制限事項MOTION +**

MOTION +を使用する場合、次の制限を守ってください。

- 反射による、オブジェクトや動きが確実に検出されないことがあります。あまりにも多くのオブジェクトまたは動きが検出される可能性があります。誤警報が原因で発生することがあります
 - 反射背景
 - ガラス (建物間口を艶をかけられます)
 - 背景として、水
 - 暗闇の中で移動する光ビーム
- 領域を明るくスポットライト、移動ヘッドライトまたはトーチビームの突然の出現は、オブジェクトと間違われることがあります。
- 反射された光の大部分はまた、偽の動き検出を引き起こす可能性があります。しかし、落下雨滴による光の反射は、例えば、統計目的のために無視され、それらの運動の均一な性質に起因するのに十分に小さいです。
- 風による植生の動きが遅く、連続かつ均一な風のために覆われています。この動きは、オブジェクトと重なった場合は、偽だけでなく、検出漏れが可能です。これを避けるために、カメラの位置を調整する必要があります。
- 特に、シーンの前景に異なる方向からの強風、嵐や重い突風は、誤警報をトリガすることができます。
- 突然雲、木や建物のシャープな影が登場すると、オブジェクトと誤認されることがあります。柔らかい影がアルゴリズムによって覆われています。
- 鮮明な影と強い日光にオブジェクトの輪郭は、オブジェクトの影を含んでもよいです。アスペクト比とオブジェクトサイズのフィルタのためにこれを考えてみましょう。柔らかい影がアルゴリズムによって覆われています。
- 一定の背景を確実に動きを検出し、特定のオブジェクトへの動きを割り当てるために必要です。背景の変化より、難しくは背景からオブジェクトを移動区別することです。例えば、風の中で動いているヘッジの前を歩く人は非常におそらく検出されません。

- オブジェクトが互いに又はバックグラウンドから区別することができない場合、個々のオブジェクトの動きを検出することができない、例えば、大群集または大群集アイドル目的で個体。

3.2.3

ライセンス

MOTION+はすべて、適切なカメラの元の仕事に有効になります。いかなるライセンスは必要ありません。



通知！

あなたは、あなたの顧客サービスから、または当社のインターネットサイトのダウンロードエリアから最新のファームウェアを入手します。

デバイスのWebブラウザ表示を使用するか、Configuration Managerを使用して直接ファームウェアをアップグレードします。

3.3

検出タンパー

内蔵の改ざん検出を使用すると、カメラの操作を検出することができます。アラームイベントはすぐにカメラが移動すると、深刻なデフォーカスし、部分的に隠れた、被覆し又は噴霧トリガすることができます。

3.3.1

ユースケース

機能は以下のユースケースに適しています：

- まばゆいばかりのカメラを検出
- カメラがターゲットを離れて移動しているかどうかを検出します
- 不十分な全体的な照明を検出します
- アイドルまたは削除されたオブジェクトを検出

3.3.2

制限事項タンパー検出

ザ・検出タンパー機能は、熱カメラでは使用できません。

3.3.3

ライセンス

いかなるライセンスは必要ありません。あなたは、アクティブにする必要があります **検出タンパー** VCAの設定で機能。



通知！

あなたは、あなたの顧客サービスから、または当社のインターネットサイトのダウンロードエリアから最新のファームウェアを入手します。

デバイスのWebブラウザ表示を使用するか、Configuration Managerを使用して直接ファームウェアをアップグレードします。

4 インテリジェントとエッセシャルビデオ分析のための基礎知識

インテリジェントビデオ分析とエッセシャルビデオAnalyticsを使用している場合、この章では、基本的な情報を説明しています。

4.1 カメラの画像

カメラ画像はカメラにより監視される領域の一部です。

4.2 オブジェクト

オブジェクトは、通常、カメラから見たエリア内を移動する人や車です。オブジェクトは、特定の特性（サイズ、アスペクト比、動き、速度、位置、色の方向）に応じてフィルタリングすることができます。オブジェクトが特定のパラメータに一致する場合にアラームイベントを発生させることができます。あなたが定義した条件に一致しないオブジェクトが除外され、アラームイベントを生成しません。

一般に、オブジェクトの基点は、アラームイベントを生成するための関連しています。一部のタスクは、あなたが別の選択を行うことができます。

4.3 オブジェクトのトリガー

オブジェクトのトリガーは、オブジェクトがアラームイベントを生成したとき、あなたは正確な瞬間を選択することができます。分析のための基礎は、オブジェクトまたはに対する計算3D基点周りに仮想枠（バウンディングボックス）のいずれかであり、3Dの追跡をして3Dの人々が追跡します。

アラームのデフォルトの動作は以下のとおりです。オブジェクトの基点。



通知！

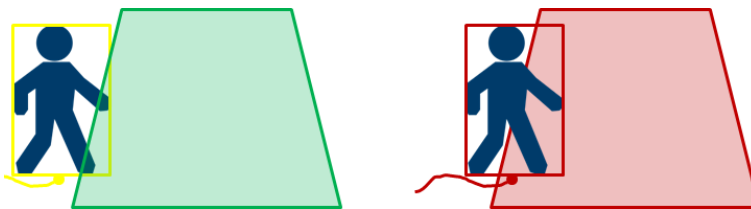
オブジェクトの周りに仮想フレームを表示するには：カメラ画像に右クリックし、をクリックします

ショー→バウンディングボックスオブジェクト。

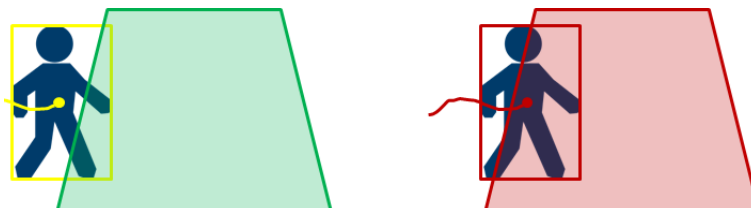
オブジェクトの軌跡を表示するには：カメラ画像に右クリックし、をクリックします ショー→軌跡

次のオブジェクトのトリガーを使用できます。

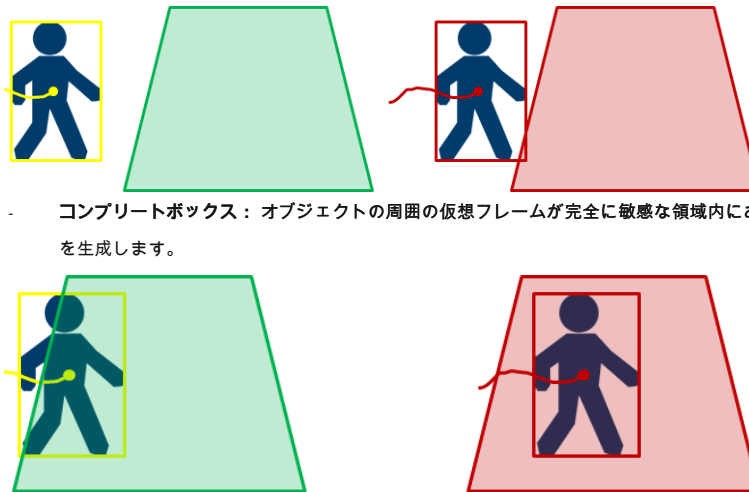
- **オブジェクトの基点**：オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。



- **オブジェクトセンター**：オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。



- **ボックスの端**：オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。



- コンプリートボックス：オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。



通知！

設定する場合 フィールドを離れます タスクは、アラームが、すぐにオブジェクトがもはや分野であるとして生成されることに注意してください。したがって、別のオブジェクトは、次のように振る舞うトリガー：オブジェクト・トリガー ボックスの端 オブジェクトのないエッジがもはやフィールド内ではないので、オブジェクトがフィールドの外に完全にある場合、アラームイベントを生成します。オブジェクト・トリガー コンプリートボックス すぐにオブジェクトの周りの仮想フレームのどの部分がフィールドの外にあるとして、アラームイベントを生成します。



オブジェクト・トリガーは、フィールドに検知エリアを制限することができますすべてのタスクで使用できます。

参照してください。

- フィールドタスクでのオブジェクトの設定、ページ45
- 不明なタスクの設定、ページ49
- 条件変更タスクの設定、ページ51
- 削除されたオブジェクトのタスクの設定、ページ55
- アイドル対象タスクの設定、ページ57
- 入力フィールドのタスクの設定、ページ59
- 残すフィールドタスクの設定、ページ60
- カウンタータスクの設定、ページ63

4.4

較正

カメラのキャリブレーションは、次の機能のためのオブジェクトを正しく検出する必要があります。

- メトリックまたは帝国システムにおけるサイズと速度のオブジェクトフィルタ。
- 次のタイプのオブジェクトのフィルタ：
 - 直立人物
 - バイク
 - 車
 - トラック
- **3Dの追跡** 接地面上のオブジェクトを追跡するモード、
- **追跡3D人** 人としてのすべてを解釈し、グランドプレーン上でこれらを追跡モード、。最適なトップダウンビューのために、カウント人々のため、このトラッキング・モードを使用します。
- ジオロケーション、カメラ位置に対する追跡物体の位置の出力。
- (のみCPP6とCPP7カメラのインテリジェントビデオ分析のための) ダブル検出距離。

彼らはカメラ画像上に表示されるカメラキャリブレーションとリンクreallife状況の大きさと寸法との間の各カメラ位置のために作られています。たとえば、カメラ画像上のオブジェクトが実際に高い2メートルあるソフトウェアを教えてください。キャリブレーションを得るために、いくつかの既知のカメラの値はシステムによって自動的に設定されています。他の値は、チルト角、ロール角、カメラの高さ、焦点距離(可変の場合)、例えば、手動で入力しなければなりません。

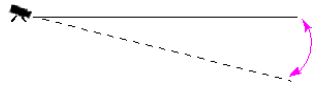
通知!



AutoDomeの、MICとCPP7カメラ用ロールと傾斜角度が自動的に設定されています。AutoDomeの、MICおよびFlexiDomeネットワークカメラの場合、焦点距離が自動的に設定されています。すべてのこれらの値はまた、必要に応じて手動で変更することができます。

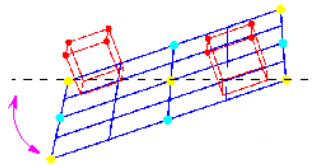
カメラの位置や向きの変更を更新するには、VCAの設定を閉じて再度開きます。

傾斜角]



水平方向とカメラの間の角度。0°の傾斜角度は、カメラが地面に平行に取り付けられていることを意味します。90°の傾斜角度は、カメラが鳥瞰図の視点に垂直に取り付けられていることを意味します。平坦傾斜角度が設定され、オブジェクトのサイズや速度の少ない正確な推定があらう。設定は、0°と90°の間でなければなりません。あなたは0°に達したときの推定値は、もはや不可能です。

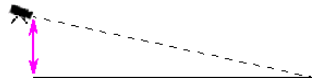
ロール角[°]



ロール軸と水平面とのなす角度。

設定は、最大45度、水平から逸脱することができます。

標高[M]



撮像画像の接地面に対してカメラからの垂直距離。典型的には地面の上に取り付けられたカメラの仰角。

焦点距離[mm]と

焦点距離は、レンズによって決定されます。視野の焦点距離より短く、より広いです。倍率、焦点距離が長いほど、視野が狭く且つ高いです。

通知!



カメラは、カメラの位置が変更されるたびに再校正する必要があります。





参照してください。

- カメラのキャリブレーション、ページ68
- グローバル設定の設定、ページ70

4.5 オブジェクトの分類

オブジェクト分類は、このタイプのオブジェクト、典型的にするための具体的な値に基づいて、自動オブジェクトタイプ検出を提供することにより、インテリジェントビデオ分析プログラムの使用を簡略化するために使用されます。

いくつかのシナリオでは、オブジェクトの分化は、例えば、車のみが許可されているゲートを通過していないが、何人のために、必要とされています。オブジェクトの分類は区別します：

-  直立人物
-  車
-  トラック
-  バイク (自転車やバイク) のいずれか



通知！

オブジェクトの分類を有効にするには、カメラを較正し、3Dトラッキングモードを選択してください。オブジェクト分類フラグを表示するには、カメラ画像に右クリックし、をクリックします **シヨール** クラス旗。

参照してください。

- キャリブレーション、ページ22
- フィールドタスクでのオブジェクトの設定、ページ45
- クロッシングラインタスクの設定、ページ47
- 不明なタスクの設定、ページ49
- 条件変更タスクの設定、ページ51
- 次のルートタスクの設定、ページ52
- 削除されたオブジェクトのタスクの設定、ページ55
- アイドル対象タスクの設定、ページ57
- 入力フィールドのタスクの設定、ページ59
- 残すフィールドタスクの設定、ページ60
- トラッキングパラメータの設定、ページ71

4.6 フィールド

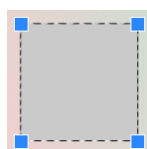
フィールドは、特定の領域、例えば入口又は障壁の前のオープンスペースを覆う多角形です。これらのフィールドは、自分で作成されます。フィールド内を移動するオブジェクトは、アラームイベントを生成することができます。

参照してください。

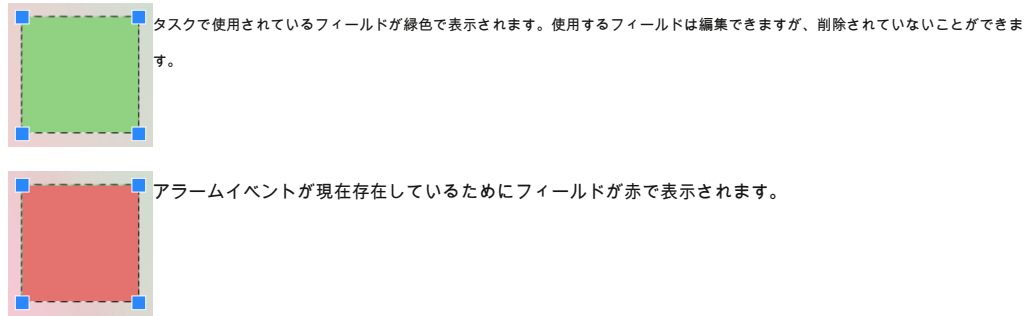
- フィールドタスクでのオブジェクトの設定、ページ45
- 残すフィールドタスクの設定、ページ60
- 入力フィールドのタスクの設定、ページ59

4.6.1 カメラ画像で表示するフィールド

次のようにフィールドが表示されます。



任意のタスクで使用されていないフィールドはグレーで表示されます。



4.6.2

フィールドの作成と編集

あなたは、新しいフィールドを作成することができます。フィールドには、いつでも編集することができます。これも：

- フィールドのサイズを変更します
- フィールドを移動します
- 挿入またはノードを削除すると、新しいフィールド

トを作成するには：

4 フィールドの最初のコーナーで始まるようにカメラ画像をクリックして、ために再度クリック

各コーナー。ダブルクリックしてフィールドを終了します。フィールドのサ

イズを変更するには：

1.フィールドを選択します。

2.カメラ画像中の所望の位置へのラインまたはフィールドのコーナー（ノード）をドラッグ。フィールドを移動するには：

1.フィールドを選択します。

2.カメラ画像中の所望の位置に全体としてフィールドをドラッグ。コーナー（ノード）を挿入するには：

：

1.フィールドを選択します。

2.行を右クリックし、をクリックします ノードを挿入します。

若しくは

行をダブルクリックします。ノードが自動的に挿入されます。コーナー（ノード）を

削除するには：

1.フィールドを選択します。

2.ノードを右クリックし、[OK]をクリックします ノードを削除します。

4.7

ライン

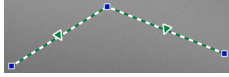
行は、仮想トリップワイヤーと比較することができます。あなたは事前に定義された方向に定義したラインを通過するオブジェクトは、アラームイベントをトリガすることができます。

参照してください。

- クロッシングラインタスクの設定、ページ47

4.7.1 カメラ画像中の線を表示します

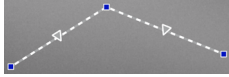
次のように行が表示されます。



タスクで使用されているラインが緑色で表示されています。使用済みの行が編集されますが削除されていないことができます。

三角形は、オブジェクトがアラームイベントを生成するためにラインを横切らなければならない方向をマークします。アラームイベントがラインが交差するたびに生成されている場合は、方向に関係なく、何の矢印が表示されません。

ラインは、複数のセグメントから構成することができます。任意のタスクで使用されてい



いは淡色表示になります。



通知！

ラインがタスクに統合されている場合は、回線がアラームをトリガするために交差しなければならない方向を選択することができます。

4.7.2 ラインの作成と編集

あなたは、新しい行を作成することができます。ラインは、いつでも編集することができます。これも：

- ノードの挿入と削除
- 移動ノード (変化の大きさと方向)
- 行を移動すると、新しい行を

作成するには：

4 カメラ画像にクリックしてください。クリックするたびに、ラインの新しいノードを作成します。にダブルクリックします

行を終了します。ノードを

挿入するには：

- 1.行を選択します。
- 2、行または列のセグメントを右クリックし、[OK]をクリックします ノードを挿入します。

若しくは

行をダブルクリックします。ノードが自動的に挿入されます。ノードを削除するに

は：

- 1.行を選択します。
- 2.ノードを右クリックし、[OK]をクリックします ノードを削除します。

ラインの大きさと方向を変更するには：

- 1.行を選択します。
- 2.ノードをドラッグし、所望の位置に移動します。ラインを移動するには

：

- 4 ラインをドラッグして、所望の位置に移動します。

4.8 ルート

あなたは事前に定義された方向に定義したルートに沿って移動するオブジェクトは、アラームイベントをトリガすることができます。関連する許容値のデフォルト値を使用して、このルートからの逸脱を含むことが可能です。



通知！

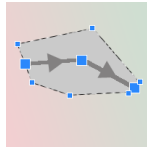
ルートは、タスクに統合されている場合は、ルートに沿った動きがアラームをトリガしなければならない方向を選択することができます。

参照してください。

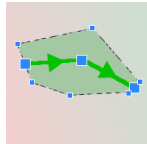
- 次のルートタスクの設定、ページ52

4.8.1 カメラ画像内のルートを表示します

次のようにルートが表示されます。



すべてのタスクで使用されていない経路は灰色で表示されています。



タスクで使用されているルートは緑色で表示されています。使用される経路は、編集されますが削除されていないことができます。

三角形は、オブジェクトがアラームイベントを生成するために、パスに従わなければならない方向をマークします。アラームイベントが経路に沿った動きがあるときに生成された場合、方向に関係なく、NOの矢印は表示されません。

4.8.2 ルートの作成と編集

あなたは、新しいルートを作成することができます。ルートはいつでも編集することができます。これも：

- ノードの挿入や削除
- (線の進路を変更する) 移動ノード
- 許容範囲を変更します
- 移動ルート

ルートは、割り当てられた方向に線として表示されます。線は領域として表示されている許容範囲を含みます。許容範囲は、中心線の各部分に軸対称です。許容範囲の拡張は、個々に、任意のノードで定義することができます。新しいルートを作成するには：

4 カメラ画像をクリックしてください。クリックするたびに、ルートの新しいノードを作成します。にダブルクリックします

ルートを終えます。ノードを

挿入するには：

1. ルートを選択します。
2. 行を右クリックし、をクリックします ノードを挿入します。

若しくは

行をダブルクリックします。ノードが自動的に挿入されます。ノードを削除するに

は：

1. ルートを選択します。
2. ノードを右クリックし、[OK]をクリックします ノードを削除します。

ルートのコースを変更するには：

1. ルートを選択します。
2. ルートのノードをドラッグし、所望の位置に移動します。許容範囲を変更するには：

1. ルートを選択します。
2. ノードのマーキング次をドラッグして、所望の位置に移動します。ルートを移動するには：

- 4 ルートをドラッグして、所望の位置に移動します。

4.9 タスク

タスクの結果は、通常、アラームイベントです。アラームイベントは、多くの方法でCCTVシステムで分析することができます。このように、録画を開始することができ、例えば、ドアが開けられたり、電子メールを送信しました。

アラームをトリガーすることができ、典型的なイベントの例：

- オブジェクトは、定義された領域内を移動します。
- オブジェクトは、駐車スペースに自動車のドライブ例えば、一本の以上のラインを横切ります。
- オブジェクトは、任意のターゲット固有の動き（不明）することなく、特定の地域で停止します。
- オブジェクトは、定義された経路に沿って移動します。
- 荷物の片（アイドルオブジェクト）ダウン設定されています。
- オブジェクトは、（盗難）を除去します。
- カメラが改ざんされています。



通知！

あなたは、設定することができます **カウンタ** そして **入居** タスクはアラームイベントを生成するだけでカウントを実現していません。

参照してください。

- [設定作業、45ページ](#)

4.9.1

タスクの作成と編集

新しいタスクを作成するには：

4 クリック **新しい**、**タスクを選択し**、をクリックします **OK**。

タスク名を変更するには：

4 タスクをクリックして、**タスクの名前**をクリックして、それを変更します。

注意：アラームイベントは、現在、このタスクによってトリガされている場合、タスクは赤いバックグラウンドを持っています。タスクを編集するには：

4 タスクを選択し、クリックしてください **編集**、その後、設定を変更します。

若しくは

ダブル編集のためにタスクを開くには、タスク名の左にあるアイコンをクリックしてください。タスクを有効にするには：

4 の中に **警報** コラム、タスク名の右にあるチェックボックスをクリックしてください。タスクの名前を変更するには：

4 タスクを選択し、**タスク名**をクリックし、新しい名前を入力します。タスクを削除するには：

4 タスクを選択し、をクリックします **削除**します。

4.10

タスクの状況

あなたは正確にアラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティ（条件）を制限することができます。指定されたプロパティに対応しないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。プロパティは、あなたは、関連するオプションを有効にした場合、オブジェクトを検索するために使用されます。オプションが起動された後に、プロパティの範囲は、直接または提供操作可能な可視化して設定することができます。

特性はまた、それを選択することにより、追跡対象から採用することができます。この選択したオブジェクトは、イエローフラッグが付いています。

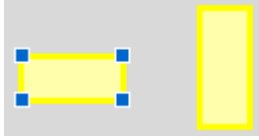
対象領域[m²]

そのサイズ（面積が覆わ）入力された値に対応するアラームイベントを生成するオブジェクトのみ。

アスペクト比V/H

アスペクト比が入力された値に対応するアラームイベントを生成するオブジェクト。

最小値と最大値の比をグラフ2つのを黄色の長方形としてのカメラ画像に表示されています。デフォルトでは、値がされて、すべてのオブジェクトは、アラームイベントをトリガーに設定されています。



比率は、カメラにより撮影された画像内のオブジェクトの垂直および水平拡張の商です。実際のアスペクト比は、このから逸脱することができます。それは90°向きを変えた場合に車両のアスペクト比が変化します。上記から直接取り込ま者は常にかかわらず、それらの実際のサイズの画像で同じアスペクト比を有します。

注意：人が倒れたり立ち上がった場合、人のアスペクト比は除いて、変更します
追跡3D人モードが選択されています。に 追跡3D人 モード人物の形状が直立位置のままです。

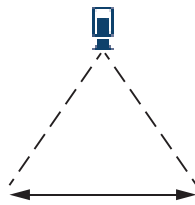
速度[km /時]

入力した値に相当する速度で移動するオブジェクトだけがアラームイベントを生成します。

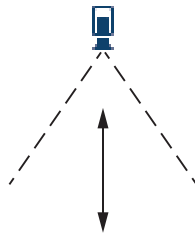


通知！

カメラに対して直角に運動の速度は、向かって又は離れるカメラから直接動きの速度よりもはるかに正確に決定することができます。近い物体の速度は遠くのオブジェクトのそれよりもはるかに正確に判定することができます。



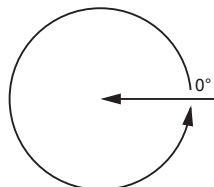
オブジェクトは、カメラに対して直角に移動：速度をより正確に検出され



オブジェクトがカメラの視線に移動：速度はあまり正確に検出され

方向1 [°] /方向2 [°]

一定の方向に移動するオブジェクトだけがアラームイベントを生成します。方向は、角度を入力することによって決定されます。



0°は、右から左への運動の方向に対応します。これは、反時計回りにカウントされます。

もう一つの方向は、必要に応じて入力することができます。このように、運動は二方向に捕獲されています。

方向をグラフィックカメラ画像における黄色円セグメントで表示されます。



通知！

唯一の真の重要な動きを検出するための速度と方向フィルタを使用します。可能な限り最も堅牢な結果を確認するために、設定を選択します。

4.11

色

検索結果オブジェクトの色のプロパティを記述することができます。オブジェクトの色特性は、主にそれらの色によって移動物体を検出するためのフォレンジック検索で使用されています。オブジェクトはほとんど単一の色で表示されないように、色は、その周波数に応じて色の異なる比率を分析することによって検出されます。これは、例えば、あなたが25%まで暗赤色の画素から成るが、同時に20%明るい灰色ピクセルまで含むオブジェクトを検索することができる、ということを示します。

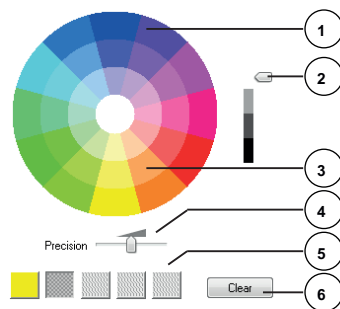
フィルタリングに使用される色特性を採用し、マークされたオブジェクトを使用して精製することができます。



通知！

色の検出は、ごく少数のピクセルで表示されるオブジェクトに対しては不可能です。

色は、HSVカラーモデルを使用して記載されています。



1 カラーシリンダー

すべての色は、3Dで表示されます。図では、飽和が外部から内部にフェード値が上から下にフェードする上記からの色シリンダーを参照します。

カラーホイールでは、オブジェクトの検索に使用されるトーンは、白抜き表示されます。



通知！

グラフィックは考慮されている最大のスペクトルを表示します。いくつかの色が選択されている場合は、他の色が個々の定義に正確に対応している場合、このスペクトルは、唯一のフル際に考慮されます。実際に検索における各色のために考慮されるスペクトル偏差が大きいほど、より狭いです。

2 スライダー (明るさ)

色の明るさの度合いを選択するには、このスライダを使用します。ディスプレイは、スライドコントロールの設定に応じた色シリンダーのより高いまたはより低い部分を示しています。

3 色

色は、あなたが検索のために選択することができます。色は、カラーシリンダー以下四角で表示されています。

4プレジジョン スライダー。

オブジェクトを検出するために色が対応している必要があります正確にどのように定義します。一番左の位置にあるスライダー：選択した色が検出されません。選択した色を検出することが正確に一致する必要があります：右端の位置にスライダー。

注意：あなたはスライダーで定義した精度範囲は一色だけのために使用することができるか、いくつかの選択された色の間で共有することができます。この意味は：

- 一つの色が全体の精度範囲を使用し、他の色が正確に一致しなければなりません。若しくは
- 色の全ては、互いの間あまり精度を共有します。

5あなたは色のシリンダーで選択した色を表示します。さらに左の選択

色は、オブジェクトの色特性のその割合が高く、正方形に配置されています。

検索中の色の重要性は、左から右にある：25%；20%。15%。10%。5%。

注意：精度の低い異なる色の多くが選択されている場合は、ほとんどすべての色が不要なアラームをトリガーします。私たちは、より選択的かつ正確であることをお勧めします。

6クリア

選択した色を削除します。

4.12

全体設定

インテリジェントビデオ分析は、正面顔の検出を可能にします。顔情報は、メタデータストリームに含まれています。

最高の顔画像のスナップショットが自動的に生成され、FTPまたはDropboxのアカウントにアップロードされています。

あなたは、Webページを使用して顔を検索することができます。



通知！

ザ・全体設定 ページには、選択したカメラがキャリブレーションされているかどうかを通知します。そして、パノラマカメラの場合には、どこにカメラを校正しなければなりません。

4.13

機密性の高いエリア

不穏なオブジェクトまたはアラームイベントの生成のために無関係な領域を除外するためにVCAマスクを使用してください。

VCAマスクの外側に移動するオブジェクトのみが、カメラ画像の感知領域に、のような検出されたアラームイベントを生成しています。VCAマスク内を移動するオブジェクトは、それらがカメラでキャッチされていてもアラームイベントを生成することはできません。デフォルト設定では、カメラ全体像が感知領域として定義されます。



通知！

初期の物体検出だけに敏感な地域で行われます。しかし、オブジェクトの形状は、同様に、オブジェクトのそれらの部分を含むように不感領域にかなり成長してもよいです。

我々はVCAマスクの使用をお勧めします例：

- 鉄道 :
渡す列車は不要なモーションアラームをトリガすることができます。
- 公共の通り :
公共空間を横切って移動する歩行者が不要なコンピューティングパワーを節約し、不要な誤報を防ぐために検出すべきではありません。
- 近隣の性質 :
移動物体が予想されていないエリア。
- スカイ :
鳥や飛行機は、誤警報をトリガすることができます。
- 風で動く木、茂みやフラグ。



通知!

レコーディングでのフォレンジックサーチのためのインテリジェントビデオ分析を使用して、運動解析は、以前に記録における感知領域としてマークされたエリアでのみ可能です。

参照してください。

- [感知領域の設定](#)、ページ71

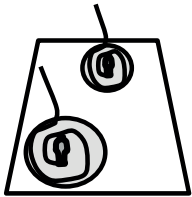
4.14

徘徊

オブジェクトのみが指定された期間、特定の領域内にわずかに移動した場合、このタスクは、アラームイベントを生成します。領域は、カメラ映像のフィールドによって定義されます。アラームはまた、検出フィールド内のオブジェクトに制限することができます。この検出フィールドを評価徘徊半径から独立しています。

徘徊半径は、常に評価対象を中心とします。オブジェクトが動いている場合、不明な半径も同様に移動し、不明状態は、オブジェクトの元の経路に基づいて再評価されます。

例 :	
	<p>アラームなしません。 オブジェクト軌道は徘徊半径であるが、オブジェクトがフィールドに存在しません</p>
	<p>警報 : オブジェクトがフィールドであり、オブジェクトの軌跡は、徘徊の半径です。</p> <p>不明な半径と検出フィールドが独立しています。オブジェクトではなく、完全な徘徊半径が検出フィールド内にある場合、アラームも生成されます。</p>
	<p>警報 : オブジェクトがフィールドであり、オブジェクトの軌跡は、徘徊の半径です。</p>

	<p>較正 : 徘徊半径は、カメラキャリブレーションに応じて適応されます。</p>
---	--

4.15 群衆フィールド

群衆フィールドは群衆検出のために分析されたカメラにより撮影された画像の部分です。群衆フィールド外に移動したオブジェクトは、それらがカメラでキャッチされていてもアラームイベントを生成することはできません。

群衆フィールド内のオブジェクトだけは、次のような検出されています。群衆フィールド内のオブジェクトの特定の密度に達した場合、アラームイベントが生成されます。

参照してください。

- 群衆フィールドの設定、ページ73

4.16 メタデータの検査 - 統計

表示は、選択したフィールドのためか、画面全体のいずれかのために、関連する検出された動きの統計とヒストグラム。

統計は、あなたが長期間にわたってマークされたオブジェクトのプロパティを監視し、変化を観察するのに役立ちます。これは、オブジェクトのフィルタ条件を絞り込むことができます。たとえば、これが望まれている可能性があるにもかかわらず、現在のフィルタ条件の下でアラームをトリガしていないオブジェクトの蓄積を見ることができます。

表示される統計情報の作成は、とすぐにウィンドウを開くと起動します。長い窓が開いたままにされ、より多くの値が統計に入力されます。統計は、次のヒストグラムを示しています。


- **対象領域[m²] :** 一定の面積を持つオブジェクトの蓄積。
- **アスペクト比V/H :** 特定のアスペクト比を有するオブジェクトの蓄積。
- **速度[km /時] :** 一定の速度で移動するオブジェクトの蓄積。
- **方向[°] :** 特定の方向に移動するオブジェクトの蓄積。
- **色 :** 色のプロパティを表示します。


参照してください。

- メタデータの検査 - 統計、ページ74

4.17 画像情報

インテリジェントビデオ分析とエッセンシャルビデオ分析の構成に応じて、画像内の追加オーバーレイは、例えば、オブジェクトのアウトラインのために、より多くの情報を提供することができます。これらのオブジェクトのアウトラインがリアルタイムで表示され、常に移動物体を正確に同期されます。ライブビュー時には、メタデータは、それぞれのカメラ画像1フレーム後に到着したので、アウトラインは常に正確にオブジェクトを囲んでいません。

説明	
	<p>現在の設定でアラームイベントを生成するオブジェクトは、内部のカメラ画像に表示されます 赤 アウトライン。</p>

	説明
	1つのアラームイベントをトリガしたが、内部の別の現れを生成しないオブジェクト オレンジ 概要 (例: オブジェクトがラインを越えています)。法医学検索時には、アラームイベントをトリガーするオブジェクトは、最初からオレンジ色のアウトラインを持っています。
	移動として検出されますが、現在の設定でアラームイベントを生成しないオブジェクトが中に現れます 黄 アウトライン。
	物体がアイドルとして検出される点は、フレーム内に表示し、付いています 私。
	オブジェクトを有するフレーム内に表示し、マークされて除去されたものとして検出された時点 バツ。
	A 緑 ラインは、オブジェクトの最近の軌跡を表しています。
	A 黄 フラグは、現在選択されたオブジェクトをマークします。タスクが作成されたときに、このオブジェクトのプロパティを表示することができます。プロパティにも表示されます メタデータの検査 統計。選択した場合に、オブジェクトにのみ選択することができます メタデータの検査 タブまたはあなたが処理した場合 近似値 タスクを作成するときにステップ。VCAマスクは透
	明な黒で表示されます。
	対象が人として検出されていることを示します。
	物体が車として検出されていることを示します。
	オブジェクトは、トラックとして検出されることを示しています。
	物体が自転車として検出されていることを示します。

5 インテリジェントビデオ分析フローの基礎知識

インテリジェントビデオ分析フローを使用している場合、この章では、基本的な情報を説明しています。

5.1 タスク

タスクは、カメラ映像で検出されたときにアラームイベントをトリガーするイベントについて説明します。タスクは、ウィザードを使用して作成することができます。エキスパートユーザーは、インテリジェント・ビデオ分析タスクエディタを使用して、その要件にこのようにして作成されたタスクを適応させることができます。アラームイベントをトリガーすることができ、典型的なイベントの例：

- 領域内の全体的な動作（フロー）。
- 流れに対するモーション。
- カメラが改ざんされています。
- 群集またはキュー検出。

タスクの結果は、通常、アラームイベントです。アラームイベントは、多くの方法でCCTVシステムで分析することができます。このように、録画を開始することができ、例えば、ドアが閉じられたり、電子メールを送信しました。

参照してください。

- [設定作業](#)、76ページ

5.1.1 タスクの作成と編集

新しいタスクを作成するには：

4 クリック **新しい**、**タスクを選択し**、をクリックします **OK**。

タスク名を変更するには：

4 タスクをクリックして、タスクの名前をクリックして、それを変更します。

注意：アラームイベントは、現在、このタスクによってトリガされている場合、タスクは赤いバックグラウンドを持っています。タスクを編集するには：

4 タスクを選択し、クリックしてください **編集**、その後、設定を変更します。

若しくは

ダブル編集のためにタスクを開くには、タスク名の左にあるアイコンをクリックしてください。タスクを有効にするには：

4 の中に **警報** コラム、タスク名の右にあるチェックボックスをクリックしてください。タスクの名前を変更するには：

4 タスクを選択し、タスク名をクリックし、新しい名前を入力します。タスクを削除するには：

4 タスクを選択し、をクリックします **削除**します。

5.2 フィールド

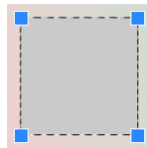
フィールドは、特定の領域、例えば入口又は障壁の前のオープンスペースを覆う多角形です。これらのフィールドは、自分で作成されます。フィールド内を移動するオブジェクトは、アラームイベントを生成することができます。

参照してください。

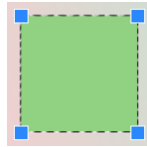
- [フィールドタスクにフローの設定](#)、ページ77
- [フィールドタスクに向流の設定](#)、ページ78

5.2.1 カメラ画像で表示するフィールド

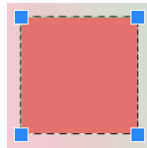
次のようにフィールドが表示されます。



任意のタスクで使用されていないフィールドはグレーで表示されます。



タスクで使用されているフィールドが緑色で表示されます。使用するフィールドは編集できますが、削除されていないことができます。



アラームイベントが現在存在しているためにフィールドが赤で表示されます。

5.2.2 フィールドの作成と編集

あなたは、新しいフィールドを作成することができます。フィールドには、いつでも編集することができます。これも：

- フィールドのサイズを変更します
- フィールドを移動します
- 挿入またはノードを削除すると、新しいフィールド

ドを作成するには：

4 フィールドの最初のコーナーで始まるようにカメラ画像をクリックして、ために再度クリック

各コーナー。ダブルクリックしてフィールドを終了します。フィールドのサ

イズを変更するには：

- 1.フィールドを選択します。
- 2.カメラ画像中の所望の位置へのラインまたはフィールドのコーナー（ノード）をドラッグ。フィールドを移動するには：

- 1.フィールドを選択します。
- 2.カメラ画像中の所望の位置に全体としてフィールドをドラッグ。コーナー（ノード）を挿入するには：

- 1.フィールドを選択します。
- 2.行を右クリックし、をクリックします ノードを挿入します。

若しくは

行をダブルクリックします。ノードが自動的に挿入されます。コーナー（ノード）を

削除するには：

- 1.フィールドを選択します。
- 2.ノードを右クリックし、[OK]をクリックします ノードを削除します。

5.3 機密性の高いエリア

デフォルト設定では、カメラ全体像が感知領域として定義されます。不穏なオブジェクトまたはアラームイベントの生成のために無関係な領域を除外するためにVCAマスクを使用してください。のみVCAマスクの外側に流れて、カメラ画像の感知領域に、のような検出されたアラームイベントを生成しています。VCAマスク内部のフローは、それらがカメラでキャッチされていてもアラームイベントを生成することはできません。

参照してください。

- 感知領域の設定、ページ79

5.4 メタデータの検査 - 統計

表示は、選択したフィールドのためか、画面全体のいずれかのために、関連する検出された動きの統計とヒストグラム。

統計は、あなたが長期間にわたってマークされたオブジェクトのプロパティを監視し、変化を観察するのに役立ちます。これは、オブジェクトのフィルタ条件を絞り込むことができます。たとえば、これが望まれている可能性があるにもかかわらず、現在のフィルタ条件の下でアラームをトリガしていないオブジェクトの蓄積を見ることができます。

表示される統計情報の作成は、とすぐにウィンドウを開くと起動します。長い窓が開いたままにされ、より多くの値が統計に入力されます。統計は、次のヒストグラムを示しています。

- 低速方向ヒストグラム[*]中速方向ヒストグラム[*]速い速度方向ヒストグラム[*]

一定方向に所定速度で移動するオブジェクトの蓄積。

- 活性ヒストグラム[面積の%]：活動の蓄積

参照してください。

- メタデータの検査 - 統計、ページ80

5.5 画像情報



通知！

インテリジェントビデオ分析フロー機能は、インテリジェント・ビデオ分析の物体認識とは異なります。インテリジェントビデオ分析フロー機能は、個々のブロックの動きによって形成されたオブティカルフローを検出します。インテリジェントビデオ分析フローは、カメラキャリブレーションを使用しません。

インテリジェントビデオ分析フローの構成に応じて、画像内の追加オーバーレイは、さらなる情報を提供することができます。

	説明
	赤い矢印は、現在の設定に従ってアラームイベントを生成しますが検出されたフローを示していません。
	黄色の矢印は、アラームイベントを生成しませんが検出されたフローを示しています。
	矢印は、検出されたブロックの動きの方向を示しています。矢印の長さは、ブロックの速度を示します。これは、より詳細に定義されている動きが出てフィルタリングすることができ、アラームをトリガーしないことが保証されます。

6 MOTION +のための基礎知識

MOTION+を使用している場合、この章では、基本的な情報を説明しています。

6.1 カメラの画像

カメラ画像はカメラにより監視される領域の一部です。

6.2 フィールド

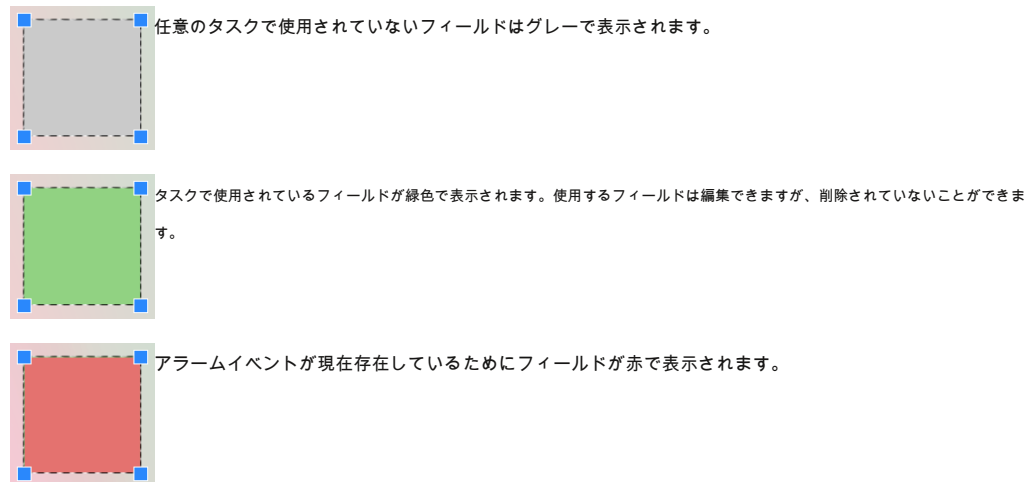
フィールドは、特定の領域、例えば入口又は障壁の前のオープンスペースを覆う多角形です。これらのフィールドは、自分で作成されます。フィールド内を移動するオブジェクトは、アラームイベントを生成することができます。

参照してください。

- どんな動きを検出タスクの設定、ページ82
- フィールドタスクでモーションの設定、ページ82

6.2.1 カメラ画像で表示するフィールド

次のようにフィールドが表示されます。



6.2.2 フィールドの作成と編集

あなたは、新しいフィールドを作成することができます。フィールドには、いつでも編集することができます。これも：

- フィールドのサイズを変更します
- フィールドを移動します
- 挿入またはノードを削除すると、新しいフィールド

ドを作成するには：

4 フィールドの最初のコーナーで始まるようにカメラ画像をクリックして、ために再度クリック

各コーナー。ダブルクリックしてフィールドを終了します。フィールドのサ

イズを変更するには：

- 1.フィールドを選択します。
- 2.カメラ画像中の所望の位置へのラインまたはフィールドのコーナー（ノード）をドラッグ。フィールドを移動するには：

- 1.フィールドを選択します。
- 2.カメラ画像中の所望の位置に全体としてフィールドをドラッグ。コーナー（ノード）を挿入するには：
- 1.フィールドを選択します。

2.行を右クリックし、をクリックします ノードを挿入します。

若しくは

行をダブルクリックします。ノードが自動的に挿入されます。コーナー (ノード) を

削除するには :

1.フィールドを選択します。

2.ノードを右クリックし、[OK]をクリックします ノードを削除します。

6.3

タスク

タスクは、カメラ画像 (例えば、定義された領域内で移動物体) で検出されたときにアラームイベントをトリガするイベントを記述する。

タスクの結果は、通常、アラームイベントです。アラームイベントは、多くの方法でCCTVシステムで分析することができます。このように、録画を開始することができ、例えば、ドアが閉じられたり、電子メールを送信しました。

参照してください。

- 構成タスク - 一般、ページ82

6.3.1

タスクの作成と編集

新しいタスクを作成するには :

4 クリック 新しい、タスクを選択し、をクリックします OK。

タスク名を変更するには :

4 タスクをクリックして、タスクの名前をクリックして、それを変更します。

注意 : アラームイベントは、現在、このタスクによってトリガされている場合、タスクは赤いバックグラウンドを持っています。タスクを編集するには :

4 タスクを選択し、クリックしてください 編集、その後、設定を変更します。

若しくは

ダブル編集のためにタスクを開くには、タスク名の左にあるアイコンをクリックしてください。タスクを有効にするには :

4 の中に 警報 コラム、タスク名の右にあるチェックボックスをクリックしてください。タスクを削除するには :

4 タスクを選択し、をクリックします 削除します。

6.4

感知領域

感知領域は、動きを検出することができるカメラ画像の部分です。不穏なオブジェクトまたはアラームイベントの生成のために無関係な領域を除外するためにVCAマスクを使用してください。

VCAマスクの外側に移動するオブジェクトのみが、カメラ画像の感知領域に、のような検出されたアラームイベントを生成しています。VCAマスク内を移動するオブジェクトは、それらがカメラでキャッチされていてもアラームイベントを生成することはできません。デフォルト設定では、カメラ全体像が感知領域として定義されます。我々はVCAマスクの使用をお勧めします例 :

- 鉄道 :

渡す列車は不要なモーションアラームをトリガすることができます。

- 公共の通り :

公共空間を横切って移動する歩行人が不要なコンピューティングパワーを節約し、不要な誤報を防ぐために検出すべきではありません。

- 近隣の性質 :

移動物体が予想されていないエリア。

- スカイ :

鳥や飛行機は、誤警報をトリガすることができます。

- 風で動く木、茂みやフラグ。



通知！

レコーディングでのフォレンジックサーチにMOTION +を使用して、運動解析は、以前に記録における感知領域としてマークされたエリアでのみ可能です。

参照してください。

- *感知領域の設定*、ページ83

6.5

メタデータの検査 - 統計

あなたが選択した場合 **メタデータの検査** タブ、関連する検出された動きの統計といくつかのヒストグラムは、選択したフィールドのためか、画面全体のいずれかのために、表示されます。統計は、あなたが長期間にわたっての特性を監視し、変化を観察するのに役立ちます。これは、フィルタ条件を絞り込むことができます。

表示される統計情報の作成は、すぐ到你がMOTION +ウィンドウを開くと起動します。長い窓が開いたままにされ、より多くの値が統計に入力されます。統計は、次のヒストグラムを示しています。

- **細胞クラスターヒストグラム[画面全体の%]**
- **活性ヒストグラム[面積の%]**

参照してください。

- *メタデータの点検*、ページ84
- *フィールドタスクでモーションの設定*、ページ82

7 改ざん検出のための基礎知識

使用している場合、この章では、基本的な情報を記述します **タンパー検出**。参考画像

例えば、カメラの向き及びシーン照明に関する所望の状態を示し、固定映像。

参照チェック

連続現在のビデオ画像と基準画像とを比較します。マークしたフィールド内のライブ映像が参照画像と異なる場合、アラームがトリガされます。これは、そうでない場合は検出されない改ざんを検知します。機能は以下のユースケースに適しています：

- まばゆいばかりのカメラを検出
- カメラがターゲットを離れて移動しているかどうかを検出します
- 不十分な全体的な照明を検出します
- アイドルまたは削除されたオブジェクトを検出

参照してください。

- **タンパー検出**、85ページの**設定**

8 VCAのアプリケーションを起動します

次のようにして、ビデオ分析 (VCA) を起動することができます。

- Configuration Managerプログラムを使用してください。若しくは
- デバイスのWebブラウザ表示を使用してください。次のアプリケーションが用意されています。
- インテリジェントビデオ分析
- インテリジェントビデオ分析の流れ
- エッセンシャルビデオ分析
- MOTION +
- 検出タンパー

通知！

あなたは、それぞれの場合に最初に必要な位置にカメラを移動する必要があります。AutoDomeのとMICのカメラを使用する場合は、個々のプリセットは、各プリセットのVCAアプリケーションを設定する前に指定する必要があります。あなたが作るすべての設定は、選択したカメラの位置に関連しています。これはカメラの向きや位置を変更するたびに、このカメラのVCAのアプリケーションを再構成しなければならないことを意味します。



参照してください。

- 構成マネージャ、ページ42を使用してVCAを開始
- Webブラウザを使用してVCAの起動、ページ43


8.1 Configuration Managerを使用してVCAを開始

Configuration Managerプログラムは、ネットワークを介して、それぞれのデバイスと通信する任意のWindows PCにインストールすることができます。Configuration Managerプログラムはライセンスは必要ありませんし、追加のプログラムは、ライブ画像を解析する必要はありません。構成マネージャのシステム要件および操作は、Configuration Managerのマニュアルに記載されています。Configuration Managerを使用してVCAを開始するには：

1. Configuration Managerを起動。
2. ツールバーで、クリックしてください **マイデバイス** タブは、その後、あなたはVCAを設定したいデバイスを選択します。Viewエリアでは、クリックしてください **VCA** タブ。

VCA開始ページが表示され、カメラ画像が右側に表示されています。

3. **の中に 動作モード** リストを選択 **プロフィール #1** 若しくは **#2のプロファイルを作成します**。注意：プロ

ファイルの名前を変更するには、クリックしてください .

AutoDomeのカメラで使用可能な16個のプロファイルがあります。各プロファイルは、1つのプリセットのために使用することができます。

4. **のみのAutoDomeカメラ：中 シーン** リスト、エントリを選択します。

個々のプリセットのカメラ位置は、事前に定義する必要があります。これらのプリセットは、すでに個別に名前を付けることができます。

まだプロファイルのいずれかにリンクされていないだけのプリセットが用意されています。

5. **必要に応じて、選択 集約時間[s] 0と20秒の間。アラームイベントが発生したときに集約時間は常に開始します。これは**、値のセットでアラームイベントを拡張します。これは、急速な順序で複数のアラームとの連続したイベントをトリガから立て続けに発生したアラームイベントを防ぎます。これ以上のアラームが集約時間中にトリガーされません。集約時間が経過した後にアラーム録画用に設定ポストアラーム時間にのみ開始します

6. **の中に 分析タイプ リストは、それぞれのVCAの種類を選択します。**
あなたは、分析の種類を変更する場合は、動き検出と改ざん検出パラメータは、デフォルトの設定に戻します。

例えば、オブジェクト境界ボックス - とすぐに分析がアクティブになるように、メタデータは、構成に応じて、生成され、追加の情報は、カメラ画像の上に重ねられます。

7. 次のタブを使用してVCAタイプを設定します。

- タスク
- メタデータ生成
- メタデータの検査
- 検出タンパー



通知！

VCAの設定では、クリックすることにより、ビデオ画像を停止することができます **フリーズ** ボタン。



通知！

このカメラのVCAの設定が使用されている場合は、他のユーザーが同時にこのカメラのVCAを設定することはできません。唯一の最初のユーザーはこれを実行することができます。他のユーザーは設定が不可能なメッセージが表示されます。

8.2

VCAは、Webブラウザを使用して起動します

また、デバイスのWebブラウザ表示を使用してVCAアプリケーションを起動することができます。Webブラウザ表示を使用してVCAを開始するには：

デバイスのWebブラウザ表示を開きます。これを行うには、Webブラウザのアドレスバーに入力します。http://<デバイスのIPアドレス>。

2. **コンフィギュレーション>アラーム>VCA。**

VCA開始ページが表示され、カメラ画像が右側に表示されています。

3. **の中に VCA設定 リストを選択 プロフィール #1 若しくは #2のプロファイルを作成します。注意：必要であれば、**

クリックしてください  プロファイルの名前を変更します。

AutoDomeのカメラで使用可能な16個のプロファイルがあります。各プロファイルは、1つのプリセットのために使用することができます。

4. **のみのAutoDomeカメラ：中 シーン リスト、エントリを選択します。**

個々のプリセットのカメラ位置は、事前に定義する必要があります。これらのプリセットは、すでに個別に名前を付けることができます。

まだプロファイルのいずれかにリンクされていないだけのプリセットが用意されています。

5. **必要に応じて、選択 集約時間[s] 0と20秒の間。アラームイベントが発生したときに集約時間は常に開始します。これは、**値のセットでアラームイベントを拡張します。これは、急速な順序で複数のアラームとの連続したイベントをトリガから立て続けに発生したアラームイベントを防ぎます。これ以上のアラームが集約時間中にトリガーされません。集約時間が経過した後にアラーム録画用に設定ポストアラーム時間にのみ開始します

6. **の中に 分析タイプ リストは、それぞれのVCAの種類を選択します。**
あなたは、分析の種類を変更する場合は、動き検出と改ざん検出パラメータは、デフォルトの設定に戻します。

例えば、オブジェクト境界ボックス - とすぐに分析がアクティブになるように、メタデータは、構成に応じて、生成され、追加の情報は、カメラ画像の上に重ねられます。

7. **必要な場合は、中 検出タンパー** ペインには、改ざん検出のための設定を入力します。

8. 設定。

このウィンドウを使用してVCAタイプを設定します。



通知！

VCAの設定では、クリックすることにより、ビデオ画像を停止することができます フリーズ ボタン。




通知！


このカメラのVCAの設定が使用されている場合は、他のユーザーが同時にこのカメラのVCAを設定することはできません。唯一の最初のユーザーはこれを実行することができます。他のユーザーは設定が不可能なメッセージが表示されます。

9 インテリジェントとエッセシャルビデオAnalyticsを設定します

この章では、インテリジェント・ビデオ解析とエッセシャルビデオ分析のための構成および設定について説明します。

9.1 タスクの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> タスク タブ


 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロフィール # 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析 > コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ


タスクは、常にウィザードを使用して作成または編集されます。タスクを作成または編集するためにウィザードを使用するときは、カメラ画像やコマンドへのアクセス権を持って、例えばフィールドを作成、編集または削除します。エキスパートユーザーは、VCAタスクスクリプトエディタを使用して、その要件にタスクを適応させることができます。オブジェクトの色は、オブジェクトが、指定された設定でアラームをトリガするかどうかを概説からすぐに認識することができます。

参照してください。

- タスク、ページ35

9.1.1 設定任意のオブジェクトタスクを検出


 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> タスク タブ


 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロフィール # 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析 > コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

あなたは初めてのインテリジェントビデオ分析とエッセシャルビデオ分析で作業する場合、デフォルトのタスク 任意のオブジェクトを検出 すでに利用可能です。このタスクでは、全体のカメラ画像内のすべてのオブジェクトを検出します。最初は、さえグローバル設定には、オブジェクトが除外されていないようにあらかじめ設定されています。

この第一の予め設定されたタスクは、タスクのタイプと構成が対応します フィールド内のオブジェクト。

9.1.2 フィールドタスクでのオブジェクトの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロフィール # 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析 > コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

オブジェクトが特定のエリア内に移動した場合、このタスクはアラームイベントを生成します。領域は、カメラ映像のフィールドによって定義されます。

注意：このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。タスクを選択

するには：

1. 監視タスク ページ、クリックしてください 新しい。
2. タスクの作成 ページを選択 フィールド内のオブジェクト、クリックします OK。フィールドのページを定義しま

す

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意：あなたも選択することができます 画面全体 または既存のフィールドを編集します。

2. **の中に デバウンス時間[s] ボックス**、それはアラームを起動する前に、オブジェクトがフィールド内に留まる必要がある最小時間を入力します。これを行うには、まずカメラ画像内のフィールドを選択し、値を入力します。必要に応じて、各フィールドの時間を入力します。
注意： 値を入力することで、あなたは常に向かって離れたフィールドの境界から移動するオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。
3. **の中に 交差点トリガリスト**、オブジェクト・トリガーを選択します。
 - **オブジェクトセンター：** オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **ボックスの端：** オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **コンプリートボックス：** オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **オブジェクトの基点：** オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

4 (希望のチェックボックスを選択します アップライト者、自転車、自動車、トラック)。近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

- 1.カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

- 2.クリック 値を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

3.移動 精度 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. **の中に 対象領域[m²] ボックス**は、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. **の中に アスペクト比V/H ボックス**は、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. **の中に 速度[km /時] ボックス**は、最小と速度の最大値を入力します。
4. **の中に 方向1 [°] / 方向2 [°] ボックス**は、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

- 1.色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
- 2.検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

3.移動 精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー色。


4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください クリア。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。


参照してください。

- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.3

クロッシングラインタスクの設定

 Configuration Managerの: **VCA** タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで: **警報**>**VCA**>プロフィール #1 若しくは プロフィール # 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> コンフィギュレーション> タスク オブジェクトが1本のまたは複数の仮想ラインを横切る場合、タブこのタスクは、アラームイベントを生成します。

注意: このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。タスクを選択

するには:

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **交差する線**、クリックします **OK**。行のページを定義します

1. リストから、すでに作成されている行のいずれかを選択するか、カメラ画像内の行をクリックしてください。

注意: また、新しい行を作成したり、既存のものを編集することができます。

- 2.必要に応じて、第二及び第三の行を選択します。
3. **の中に デバウンス時間[s]** ボックス、オブジェクトがラインを横断する前に最初に観察されている必要があり、その後もラインを横切った後、アラームをトリガーする最小時間を入力します。これを行うには、最初のカメラ画像にラインを選択し、値を入力します。必要に応じて、各ラインのための時間を入力します。

注意: 値を入力することで、あなたは常に離れラインから上に移動しているオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。

4. **の中に 方向** リスト、オブジェクトがアラームをトリガするためにラインを通過しなければならない方向を選択します。これを行うには、まず、次のいずれかをクリックするカメラ画像内の行を選択します。

フォワード: ラインが交差する場合、オブジェクトは、グラフィック表示の矢印の方向に応じて警報をトリガします。

下位: ラインが方向に対して交差している場合は、オブジェクトは、アラームをトリガします。

どれか: 線は、独立方向の交差する場合、オブジェクトは、アラームをトリガします。必要に応じて、各ラインのための時間を入力します。

5. **の中に 交差点トリガ** リスト、オブジェクト・トリガーを選択します。
 - **オブジェクトセンター:** オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

- **オブジェクトの基点**：オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

トリガーページを定義します

少なくとも2行は、このタスクのために使用されている場合、この手順はのみ表示されます。

- 1.オブジェクトがアラームをトリガするためにのみ1行またはすべての行の横切らなければならないかどうかを選択します。

2.選択 タイムスパン[S]内：ボックスをチェックし、最小値と最大時間を入力してください

それはアラームを起動する前に、オブジェクトは、事前定義された時間内ラインを横切らなければならない場合。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガするオブジェクトクラスを制限します。

4 (希望のチェックボックスを選択します アップライト者、自転車、自動車、トラック)。近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

- 1.カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意：オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

- 2.クリック値を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

3.移動 精度 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. の中に **対象領域[m]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. の中に **アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. の中に **速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. の中に **方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次に、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。

- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

- 1.色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
- 2.検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

3.移動 精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー色。


- 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください **クリア**。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取るようになります。


参照してください。

- オブジェクトの分類、ページ24
- ライン、ページ25
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.4

不明なタスクの設定

 Configuration Managerの： **VCA タブ> プロフィール #1** 若しくは **プロフィール #2** そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **タスク** タブ

 Webブラウザで： **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール #2** とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > **コンフィギュレーション ボタン > タスク** タブ

オブジェクトのみが指定された期間、特定の領域内にわずかに移動した場合、このタスクは、アラームイベントを生成します。領域は、カメラ映像のフィールドによって定義されます。

注意：このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。タスクを選択

するには：

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **不明**、クリックします **OK**。フィールドのページを定義します

ます

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意：あなたも選択することができます **画面全体** または既存のフィールドを編集します。

2. の中に **デバウンス時間[s]** ボックス、それはアラームを起動する前に、オブジェクトがフィールド内に留まる必要がある最小時間を入力します。これを行うには、まずカメラ画像内のフィールドを選択し、値を入力します。必要に応じて、各フィールドの時間を入力します。

注意：値を入力することで、あなたは常に向かって離れたフィールドの境界から移動するオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。

3. の中に **交差点トリガ** リスト、オブジェクト・トリガーを選択します。

- **オブジェクトセンター**：オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **ボックスの端**：オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **コンプリートボックス**：オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **オブジェクトの基点**：オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

トリガーページを定義します

オブジェクトと時間スパン周りの仮想円を定義します。オブジェクトは、この仮想円に長く残っている場合にアラームイベントが生成されます。

1. の中に **半径[m]** とボックスには、徘徊の半径を入力してください入力します。
2. の中に **時間[s]** ボックスには、時間を秒単位で入力します。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

- 4 (**希望のチェックボックス** を選択します **アップライト者**、**自転車**、**自動車**、**トラック**)。

近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

- 1.カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

- 2.クリック 値を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

- 3.移動 精度 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. の中に **対象領域[m²]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. の中に **アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. の中に **速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. の中に **方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

- 1.色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
- 2.検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

- 3.移動 精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー

色。


4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください **クリア**。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。


参照してください。

- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ
- 不明、ページ32

9.1.5

条件変更タスクの設定

 Configuration Managerの: **VCA タブ> プロフィール #1** 若しくは **プロフィール #2** として、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **タスク** タブ

 Webブラウザで: **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール #2** とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > **コンフィギュレーション ボタン > タスク** タブ

このタスクは、指定した期間内に検出されたオブジェクトのプロパティが変化した場合にアラームイベントを生成します。

注意: このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。タスクを選択

するには:

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **条件変更**、クリックします **OK**。オブジェクトの条件のページでフィルター

フィルター

物体を検出するために、その初期状態でなければならないこと、そのようなサイズ、アスペクト比、速度および方向などの個々のプロパティを定義します。

1. **の中に 対象領域[m²]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. **の中に アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. **の中に 速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. **の中に 方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

移行ページを指定します

アラームの初期状態の変化をトリガする値を選択します。

- 4 値を入力します。 **エリア[m²]**、**アスペクト比V/H**、**速度[km /時]**、**方向1 [°]**を**オブジェクト** **方向2 [°]**。時間スパンのページを

定義します

ここでは、条件を変更しなければならないスパンする時間を制限することができます。このオプションを有効にすると時間帯のみが分析されます。このオプションが有効にされていない場合は、オブジェクトのプロパティ内の各変化にかかわらず、経過した時間の長さのアラームイベントをトリガします。

1. **選択 条件は、時間スパン[S]の中に変更する必要があります。** ボックスをチェックします。
2. 秒で最小値と最大値を入力します。

フィールドのページを定義します

あなたは、特定の領域に検出を制限することができます。領域は、カメラ映像のフィールドによって定義されます。

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像にクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意: あなたも選択することができます **画面全体** または既存のフィールドを**継承**します。

2. **の中に デバウンス時間[s] ボックス、それはアラームを起動する前に、オブジェクトがフィールド内に留まる必要がある最小時間**を入力します。これを行うには、まずカメラ画像内のフィールドを選択し、値を入力します。必要に応じて、各フィールドの時間を入力します。
注意：値を入力することで、あなたは常に向かって離れたフィールドの境界から移動するオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。
3. **の中に 交差点トリガリスト、オブジェクト・トリガー**を選択します。
 - **オブジェクトセンター**：オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **ボックスの端**：オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **コンプリートボックス**：オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **オブジェクトの基点**：オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。


4 (希望のチェックボックスを選択します **アップライト者、自転車、自動車、トラック**)。

参照してください。


- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.6

次のルートタスクの設定

 Configuration Managerの： **VCA** タブ> プロファイル#1 若しくは プロファイル#2 そして、インテリジェン

トビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで： **書棚** > **VCA** > プロファイル#1 若しくは プロファイル#2とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **コンフィギュレーション** ボタン> **タスク** オブジェクトが特定の経路に沿って移動する場合、タブこのタスクは、アラームイベントを生成します。

ルートは、仮想許容範囲エリアに囲まれています。

注意：このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。



通知！

この作業は、通常のフォレンジック検索のためのビデオクライアントプログラムで使用されています。例えば、特定のルートをとっている人がこの方法で検出されています。

タスクを選択するには：

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **ルートに続き**、クリックします **OK**。 **ルート** ページを定義します

1. リストには、すでに作成されているルートの1つを選択するか、カメラ映像にルートをクリックします。

注意：また、新しいルートを作成したり、既存のものを編集することができます。

2. **の中に ミン**。一致[%] ボックスは、オブジェクトがアラームをトリガするために経路に沿って移動しなければならない全距離の割合を入力します。

値は、ルートの全体的な割合を示します。オブジェクトは、必ずしもアラームイベントをトリガするために単一の段の断面のこの割合をカバーしてはなりません。

3. **の中に マックス。ギャップ[%]** ボックスは、総距離のパーセント最大ギャップの値を入力します。このギャップは、物体が去ることを可能にし、ルートを再入力し、アラームイベントを生成します。オブジェクトは、ルートを数回を残すことができます。
4. **の中に 方向 リスト**には、オブジェクトがアラームをトリガするために移動しなければならない方向を選択します。
フォワード：物体がカメラ画像内に表示される経路の矢印に従う場合にアラームをトリガ..

下位：オブジェクトは、矢印の反対方向に移動した場合にアラームをトリガーします。

どれか：独立方向のアラームをトリガします。

5. **の中に 交差点トリガ リスト、オブジェクト・トリガー**を選択します。
 - **オブジェクトセンター**：オブジェクトの中心が経路内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **ボックスの端**：オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が経路内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **コンプリートボックス**：オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全にルート内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **オブジェクトの基点**：オブジェクトの基点が経路内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

4 (希望のチェックボックスを選択します **アップライト者、自転車、自動車、トラック**)。近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

- 1.カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意：オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

- 2.クリック **値**を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

3.移動 **精度** 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. **の中に 対象領域[m]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. **の中に アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. **の中に 速度[km/時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. **の中に 方向1 [°]/方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。

- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

- 1.色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
- 2.検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

3.移動 精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー


- 色。
4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてくださいクリア。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。

参照してください。

- オブジェクトの分類、ページ24
- ルート、26ページ
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.7

改ざんタスクの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ>プロフィール#1 若しくはプロフィール#2 そして、インテリジェン

トビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで：警報 > VCA >プロファイル#1 若しくはプロフィール# 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析

>コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

ビデオソース (カメラ) が改ざんされていることを前提としなければならない場合には、このタスクはアラームイベントを生成します。

ここで、あなただけの関連するイベントのためのフィルタを有効にすることができます。あなたは、改ざん検出の設定を変更することはできません。VCA開始ページで選択した設定のみがここに起動することができます。タスクを選択するには：

1. 監視タスク ページ、クリックしてください 新しい。
2. タスクの作成 ページを選択 改ざん、クリックします OK。トリガーページを定義します

有効なイベントの一つは、アラームイベントをトリガするために発生する必要があります。

4 対応するイベントを選択します。

地球規模の変化

で設定したとして地球変動、地球規模の変化 標準の設定ページ上のスライダは、アラームをトリガーする必要があります。

明るすぎるシーン

極端な光への曝露に関連した改ざん (例えば、レンズに直接懐中電灯を照射する) アラームをトリガすべきです。シーンの平均輝度は、認識のための基礎を提供します。

暗すぎるシーン

アラームをトリガする必要があり、レンズをカバーに関連付けられた改ざん。シーンの平均輝度は、認識のための基礎を提供します。

参照チェック

VCA開始ページ上の基準画像からの偏差は、アラームをトリガーします。

9.1.8

削除対象タスクの設定

Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェン

トビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくはは プロファイル # 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析

> コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

(盗難に起因例えば、) 特定の領域で除去されるオブジェクトが検出された場合、このタスクは、アラームイベントを生成します。領域は、カメラ映像のフィールドによって定義されます。



通知！

CPP6カメラアイドル除去物体検出は、強い運動 (例えば、風の中で移動しているブッシュまたは木) で領域に非活性化されま
す。あなたは下の、この分野でアイドルまたは削除されたオブジェクトを検出したい場合 **メタデータ生成 > トラッキング、無効化**

雑音の抑制 ボックスをチェックします。また、これは誤報の量が増加します。

タスクを選択するには：

1. **監視タスク ページ、クリックしてください 新しい。**
2. **タスクの作成 ページを選択 削除されたオブジェクト、クリックします OK。フィールドのページを定義しま**
す

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリッ
クしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意：あなたも選択することができます 画面全体 または既存のフィールドを編集します。

2. **の中に 交差点トリガ リスト、オブジェクト・トリガーを選択します。**
 - **オブジェクトセンター：** オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **ボックスの端：** オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **コンプリートボックス：** オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **オブジェクトの基点：** オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

オブジェクトの種類] ページでフィルター

アラームイベントをトリガする必要があります削除されたオブジェクトの種類を選択します。

1. オブジェクトタイプを選択します。

- **すべて削除されたオブジェクト：** カメラ画像の感知領域において除去されているすべてのオブジェクトのアラームを生成し (すべての開始およびオブジェクトを取得)。
注意：オブジェクトが変更は、画像内の動き次のバックグラウンドで検出された場合に削除されているものと
します。
- **オブジェクトだけを開始しました：** アラームイベントが感知領域にできるだけ早くアイドルオブジェクト (例えば車)などを生成して移動を開始します。
- **のみ取られたオブジェクト：** アラームイベントが感知領域にできるだけ早くアイドルオブジェクト (例えばスーツケース)として生成追跡、移動物体 (例えば人)によって奪われています。

注意：オブジェクトが削除されたままでなければならない時間帯は、表示されます 撮影したオブジェクト ボックス。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

- 4 (希望のチェックボックスを選択します **アップライト者、自転車、自動車、トラック**)。

近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

- 1.カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

- 2.クリック値を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

- 3.移動精度 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. の中に **対象領域[m²]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. の中に **アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. の中に **速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. の中に **方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

- 1.色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
- 2.検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

- 3.移動精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー

色。


4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてくださいクリア。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。


参照してください。

- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.9

アイドル対象タスクの設定

 Configuration Managerの: **VCA タブ> プロフィール #1** 若しくは **プロフィール #2** として、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **タスク** タブ

 Webブラウザで: **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール #2** とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > **コンフィギュレーション ボタン > タスク** タブ

このタスクは、オブジェクトがアイドル状態として検出又は特定の領域に挿入された場合にアラームイベントを生成する (例えば、所有者なしの荷物の一部)。領域は、カメラ映像のフィールドで強調表示されています。



通知!

CPP6カメラアイドル除去物体検出は、強い運動 (例えば、風の中で移動しているブッシュまたは木) で領域に非活性化されま
す。あなたは下の、この分野でアイドルまたは削除されたオブジェクトを検出したい場合 **メタデータ生成 > トラッキング、無効化
雑音の抑制** ボックスをチェックします。また、これは誤報の量が増加します。

タスクを選択するには:

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **アイドルオブジェクト**、クリックします **OK**。フィールドのページを定義し

ます

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意: あなたも選択することができます **画面全体** または既存のフィールドを継承します。

2. の中に **交差点トリガ** リスト、**オブジェクト・トリガー** を選択します。
 - **オブジェクトセンター:** オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **ボックスの端:** オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **コンプリートボックス:** オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **オブジェクトの基点:** オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

オブジェクトの種類]ページでフィルター

アラームイベントをトリガする必要があるアイドルのオブジェクトの種類を選択します。

1. オブジェクトタイプを選択します。

- **すべてのアイドルのオブジェクト:** カメラ画像 (全て停止と配置されたオブジェクト) の感知領域内でアイドル状態のすべてのオブジェクトのアラームを生成します。

- **オブジェクトだけを停止:** 追跡された移動物体 (例えば車が、) 感知領域に停止した場合にアラームイベントを生成します。

注意: オブジェクトがアイドル状態のままではなければならない時間帯は、表示されます **オブジェクトを停止** ボックス。

- **オブジェクトのみを置きます:** 追跡される物体 (例えば人) カメラ画像の敏感な領域 (例えば、スーツケース) オブジェクトを配置した場合にアラームイベントを生成します。

注意: オブジェクトがアイドル状態のままではなければならない時間帯は、表示されます **配置されたオブジェクト** ボックス。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

- 4 (希望のチェックボックスを選択します **アップライト者、自転車、自動車、トラック**) 。

近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

- 1.カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

- 2.クリック 値を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

- 3.移動 精度 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. の中に **対象領域[m²]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. の中に **アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. の中に **速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. の中に **方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

- 1.色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
- 2.検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

- 3.移動 精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー

色。


4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください **クリア**。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。


参照してください。

- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.10

入力フィールドのタスクの設定

 Configuration Managerの： **VCA タブ> プロファイル#1** 若しくは **プロファイル#2** として、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **タスク** タブ

 Webブラウザで： **警報 > VCA > プロファイル#1** 若しくは **プロファイル#2**とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **コンフィギュレーション** ボタン> **タスク** タブ

以前にフィールドの外に検出されたオブジェクトは、フィールドを入力するフィールドの境界を超える場合には、このタスクはアラームイベントを生成します。

注意：このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。タスクを選択

するには：

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **フィールド**に入ると、クリックします **OK**。 **フィールドのページ**を定義します

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意：あなたも選択することができます **画面全体** または既存のフィールドを編集します。

2. **の中に** **デバウンス時間[s]** ボックス、それはアラームを起動する前に、オブジェクトがフィールド内に留まる必要がある**最小時間**を入力します。これを行うには、まずカメラ画像内のフィールドを選択し、値を入力します。必要に応じて、各フィールドの時間を入力します。

注意：値を入力することで、あなたは常に向かって離れたフィールドの境界から移動するオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。

3. **の中に** **交差点トリガ** リスト、オブジェクト・トリガーを選択します。

- **オブジェクトセンター**：オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **ボックスの端**：オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **コンプリートボックス**：オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **オブジェクトの基点**：オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

- 4 (**希望のチェックボックス**を選択します **アップライト者**、**自転車**、**自動車**、**トラック**)。近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

1. カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意：オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

2. クリック **値**を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

3. **移動精度** 彼らに対応しなければならぬかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. の中に **対象領域[m²]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. の中に **アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. の中に **速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. の中に **方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガーする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

1. 色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
2. 検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

3. 移動 精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー色。


4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください **クリア**。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。

参照してください。


- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.11

残すフィールドタスクの設定

 Configuration Managerの: **VCA** タブ> プロファイル#1 若しくは プロファイル#2 そして、インテリジェン

トビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで: **警報** > **VCA** > プロファイル#1 若しくは プロファイル# 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析

> **コンフィギュレーション** ボタン> タスク タブ

以前フィールド内に検出されたオブジェクトがフィールドを離れるフィールドの境界を超える場合には、このタスクはアラームイベントを生成します。

注意: このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。タスクを選択

するには:

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **フィールドを残して**、クリックします **OK**。

フィールドのページを定義します

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意： あなたも選択することができます 画面全体 または既存のフィールドを編集します。

2. **の中に デバウンス時間[s] ボックス、それはアラームを起動する前に、オブジェクトがフィールド内に留まる必要がある最小時間**を入力します。これを行うには、まずカメラ画像内のフィールドを選択し、値を入力します。必要に応じて、各フィールドの時間を入力します。

注意： 値を入力することで、あなたは常に向かって離れたフィールドの境界から移動するオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。

3. **の中に 交差点トリガリスト、オブジェクト・トリガー**を選択します。

- **オブジェクトセンター：** オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **ボックスの端：** オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **コンプリートボックス：** オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **オブジェクトの基点：** オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

通知！

設定する場合 **フィールドを離れます** タスクは、アラームが、すぐにオブジェクトがもはや分野であるとして生成されることに注意してください。したがって、別のオブジェクトは、次のように振る舞うトリガー：オブジェクト・トリガー ボックスの端 オブジェクトのないエッジがもはやフィールド内ではないので、オブジェクトがフィールドの外に完全に存在する場合、アラームイベントを生成します。オブジェクト・トリガー コンプリートボックス すぐにオブジェクトの周りの仮想フレームのどの部分がフィールドの外にあるとして、アラームイベントを生成します。



オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

4 (**希望のチェックボックスを選択します アップライト者、自転車、自動車、トラック**)。近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

1. カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

2. クリック **値を適用**します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

3. **移動 精度** 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. **の中に 対象領域[m²] ボックスは、最小値とサイズの最大値**を入力します。

2. の中に **アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. の中に **速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. の中に **方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。


- 1.色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
- 2.検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。
- 3.移動 **精度** 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー色。
4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください **クリア**。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取るようになります。


参照してください。

- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.12

類似検索タスクの設定

 Configuration Managerの: **VCA** タブ>プロフィール#1 若しくはプロフィール#2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで: **警報** > **VCA** >プロファイル#1 若しくはプロフィール# 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > **コンフィギュレーション** ボタン> **タスク** タブ

このタスクは、オブジェクトが以前にマークされたオブジェクトに似ていることが検出された場合にアラームイベントを生成します。

注意: このタスクは、インテリジェント追尾のために使用することができます。



通知!

この作業は、通常のフォレンジック検索のためのビデオクライアントプログラムで使用されています。例えば、特定の人に似ている人がこの方法で検出されています。

タスクを選択するには:

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **類似検索**、クリックします **OK**。

近似のページ

1. カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。オブジェクトは、黄色の三角形が付いています。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

2. **移動 精度** 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。


右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。


参照してください。

- タスクの状況、ページ28

9.1.13

群集検出タスクの設定

 Configuration Managerの： **VCA** タブ> プロフィール#1 若しくは プロフィール#2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで： **警報** > **VCA** > プロファイル#1 若しくは プロフィール#2 とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

オブジェクトの数が特定のエリア内に位置している場合は、この作業では、アラームイベントを生成します。領域は、カメラ画像における群集フィールドによって定義されます。使用するには **群集検出** 機能性は、まず標準のVCAの設定ページに存在する人なしで背景の参照画像を作成します。参照画像は、カメラによって捕捉され、現在の背景を描写しなければなりません。背景が変更された場合、新たな参照画像を作成します。タスクを選択するには：

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **群集検出**、クリックします **OK**。群集フィールドのプロパティ]ペー

ジでフィルター

1. の中に **群衆フィールド**を選択します。リスト、すでに作成されている群衆のフィールドのいずれかを選択します。

注意： あなたはここに群衆フィールドを作成または編集することはできません。

2. **移動 群集密度** 検出されるように群衆がでなければなりませんどのようにに密集定義するスライダー

群集。

スケール上の等価物は、各システムの設定や条件に応じて異なります。テストであなたのセットアップのためのアラームをトリガするための意味のしきい値を決定します。


3. の中に **デバウンス時間[s]** それはアラームを起動する前にボックスは、群衆は、フィールド内で検出されなければならない最小時間を入力します。
4. の中に **スムージング時間[s]** ボックス、この期間にわたる平均群衆密度により設定された値を超えた場合、アラームがトリガーされるまでの最小時間を入力 **群集密度** スライダー。

参照してください。

- 群衆フィールドの設定、ページ73

9.1.14

カウンタータスクの設定

 Configuration Managerの： **VCA** タブ> プロフィール#1 若しくは プロフィール#2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

Webブラウザで： **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール # 2** とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > **コンフィギュレーション ボタン** > **タスク タブ** このタスクでは、1つまたは複数の行を横断する人をカウントすることができます。



通知！

人を数えるには、最高のパフォーマンスを得るためにBEVのカメラ視点を使用します。カメラのキャリブレーションと設定 **追跡 3D人 モード**。

タスクを選択するには：

1. **監視タスク ページ**、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成 ページ**を選択 **カウンタ**、クリックします **OK**。 **行のページ**を定義しま

す

1. リストから、すでに作成されている行のいずれかを選択するか、カメラ画像内の行をクリックしてください。

注意： また、新しい行を作成したり、既存のものを編集することができます。

2. 必要に応じて、第二及び第三の行を選択します。
3. の中に **デバウンス時間[s]** ボックス、**オブジェクトがライン**を横断する前に最初に観察されている必要があり、その後もラインを横切った後、アラームをトリガーする最小時間を入力します。これを行うには、最初のカメラ画像にラインを選択し、値を入力します。必要に応じて、各ラインのための時間を入力します。

注意： 値を入力することで、あなたは常に離れラインから上に移動しているオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。

4. の中に **方向** リスト、**オブジェクトがアラーム**をトリガーするためにラインを通過しなければならない方向を選択します。これを行うには、まず、次のいずれかをクリックするカメラ画像内の行を選択します。
フォワード： ラインが交差する場合、オブジェクトは、グラフィック表示の矢印の方向に応じて警報をトリガします。

下位： ラインが方向に対して交差している場合は、オブジェクトは、アラームをトリガします。

どれか： 線は、独立方向の交差する場合、オブジェクトは、アラームをトリガします。必要に応じて、各ラインのための時間を入力します。

5. の中に **交差点トリガ** リスト、**オブジェクト・トリガー**を選択します。
 - **オブジェクトセンター：** オブジェクトの中心が線と交差する場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **ボックスの端：** オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が線と交差する場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **コンプリートボックス：** オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全にラインを横切る場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
 - **オブジェクトの基点：** オブジェクトの基点が線と交差する場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

カウンターリミットとアラームページの定義

1. の中に **リミット** ボックスには、**最大値**を入力します。
2. **再起動カウント** 若しくは **カウント**を停止します。
 - **再起動カウント：** システムは、最大値に達した後にカウント再開します。
 - **カウントを停止します。** 最大値に達した場合、システムはカウントを停止します。
3. 選択 **オーバーフローのアラーム** 上限に達した場合、アラームイベントをトリガーする]チェックボックスをオンに。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

- 4 (**希望のチェックボックス**を選択します **アップライト者**、**自転車**、**自動車**、**トラック**)。

近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

1. カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

2. クリック 値を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

3. 移動 精度 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー

オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. **の中に 対象領域[m²] ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。**
2. **の中に アスペクト比V / H ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。**
3. **の中に 速度[km /時] ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。**
4. **の中に 方向1 [°] / 方向2 [°] ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。**

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

1. 色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
2. 検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

3. 移動 精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー

色。


4. **必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください クリア。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。**


参照してください。

- オブジェクトのトリガー、ページ21
- オブジェクトの分類、ページ24
- フィールド、ページ24
- タスク、ページ27
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.1.15

占有タスクの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール#1 若しくはプロフィール#2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> タスク タブ

 Webブラウザで： 情報 > VCA > プロファイル#1 若しくはプロフィール#2とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

このタスクは、オブジェクトの特定の数は、フィールド内にあるかどうかアラームイベントを生成します。また、このタスクは、フィールド内のオブジェクトの現在の数でカウンタを設定します。



通知！

このタスクは、キュー管理に便利です。

タスクを選択するには：

1. **監視タスク ページ、クリックしてください 新しい。**
2. **タスクの作成 ページを選択 入居、クリックします OK。フィールドのページを定義します**

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意： あなたも選択することができます 画面全体 または既存のフィールドを編集します。

2. の中に **デバウンス時間[s]** ボックス、それはアラームを起動する前に、オブジェクトがフィールド内に留まる必要がある最小時間を入力します。これを行うには、まずカメラ画像内のフィールドを選択し、値を入力します。必要に応じて、各フィールドの時間を入力します。

注意： 値を入力することで、あなたは常に向かって離れたフィールドの境界から移動するオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。

3. の中に **交差点トリガリスト、オブジェクト・トリガー**を選択します。

- **オブジェクトセンター：** オブジェクトの中心が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **ボックスの端：** オブジェクトの周りの仮想フレームの縁部の一方が感知領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **コンプリートボックス：** オブジェクトの周囲の仮想フレームが完全に敏感な領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。
- **オブジェクトの基点：** オブジェクトの基点は、感応領域内にある場合、オブジェクトは、アラームを生成します。

率アラームページ

1. 選択 **過密のアラーム** システムは、アラームイベントを生成しなければならない場合は、このボックスをチェックします
フィールド内のオブジェクトの最小数から垂下。

2. の中に **臨界値** ボックス、アラームを発生させるために、フィールド内でなければならないオブジェクトの最小数を入力します。

オブジェクトクラスのページでフィルター

アラームをトリガーするオブジェクトクラスを制限します。

- 4 (**希望のチェックボックスを選択します アップライト者、自転車、自動車、トラック**)。近似のページ

異なるオブジェクトのプロパティのための近似値を定義します。次の手順で設定の基礎として、これらの値を採用することができます。

1. カメラの画像に移動するオブジェクトをクリックします。オブジェクトのサイズ、アスペクト比、速度及び方向の値は、マークされたオブジェクトに表示されています。オブジェクトの色も表示されます。

注意： オブジェクトのプロパティは常に変化しています。あなたは、クリック時にオブジェクトのプロパティを採用します。

2. クリック値を適用します。あなたがマークされたオブジェクトのプロパティを使用したい場合は、このボックスをチェック。

3. 移動精度 彼らに対応しなければならないかを正確に定義するための各プロパティのスライダー
オブジェクトの検出されます。

右へ、さらには、スライダは、アラームをトリガすることで、検索対象のプロパティの説明をより正確に設定されています。スライダが左に設定し、プロパティは無視され、値は、次の工程に採用されていません。

オブジェクトの条件のページでフィルター

アラームイベントをトリガーするオブジェクトのプロパティを制限します。ここで指定したプロパティに対応していないオブジェクトは、アラームイベントをトリガしません。

1. の中に **対象領域[m²]** ボックスは、最小値とサイズの最大値を入力します。
2. の中に **アスペクト比V/H** ボックスは、最小値と最大値を入力するか、カメラ画像中の矩形を選択し、ノードをドラッグしてサイズを変更します。
3. の中に **速度[km /時]** ボックスは、最小と速度の最大値を入力します。
4. の中に **方向1 [°] / 方向2 [°]** ボックスは、移動物体の方向を定義するために最小値と最大値 (角度) を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次いで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。
- 次に、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

オブジェクトの色]ページでフィルター

検索対象の色のプロパティを説明してください。

1. 色の輝度の程度を選択するようにスライダーを移動します。
2. 検索のための5つの5色まで選択します。これを行うには、四角を選択し、希望の色セグメントをクリックしてください。

3. 移動精度 色がオブジェクトに一致する必要がありますどのように正確にdetermineスライダー
色。

4. 必要に応じて、選択した色を削除します。これを行うには、四角を選択し、クリックしてください **クリア**。削除された位置の右側に色がある場合、それらは自動的に移動すると、オブジェクトの色特性の高い割合を受け取ることになります。

参照してください。

- フィールド、ページ24
- オブジェクトの分類、ページ24
- タスクの状況、ページ28
- カラー、30ページ

9.2

メタデータの生成




通知！


このタブでは、パフォーマンスの最適化のために適合させることができ、基本的な設定へのアクセスを提供します。ここで定義された設定と値は、すべてのタスクに有効です。

9.2.1

カメラのキャリブレーション

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> メタデータ生成 タブ>

校正 タブ

 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロファイル # 2とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> コンフィギュレーション ボタン> メタデータ生成 タブ> 校正

タブ



通知！

このページには、パノラマカメラでは使用できません。パノラマカメラの場合には、下にカメラを校正 インストラメニュー>ポジショニング。

カメラは地面が水平と完全に平坦であると仮定し、次に接地面に関連して、カメラにその位置及び視野を教えることによって校正されます。カメラセンサのサイズとレンズの焦点距離は、基本的には、十分な解像度で見ることができるのよう広い遠カメラ決定します。一緒に接地面 (傾斜およびロール角) に対するカメラの角度を有する接地面上記上昇は、その後、カメラの視野の実際のフィールドを決定します。

ボッシュのIPカメラは、カメラ自体が知られている全ての情報を提供することで、カメラのキャリブレーションであなたをサポートしています。そしてCPP7カメラに追加のセンサは、カメラアングルを決定します。したがって、以下の値 - キャリブレーションのために必要 - は異なるカメラタイプに自動的に設定されています。

- チルト及びロール角：
すべてのAutoDome、MICとCPP7カメラ用
- 焦点距離：
すべてのAutoDome、MICおよびFlexiDomeネットワークカメラ用
- センサーサイズ：
すべてのBosch IPカメラ用

したがってAutoDomeの、MIC、FLEXIDOMESとCPP7カメラ用、地上カメラの高さのみを手動で設定しなければなりません。必要な場合は、手動チルト、ロール角と焦点距離を上書きすることができます。



通知！

その最終的な位置とカメラを校正する前に、そのズーム倍率のレンズにカメラを設定します。VCAの設定ページが開いている間、カメラの位置やレンズの焦点距離の変更は、更新されません。

デバイスのWebページの場合：VCAの設定を閉じて、カメラが自動的に設定された値を得るために、再びそれを開きます。Configuration Managerで：その後、ページを他の人に変更します タスク、メタデータ生成、メタデータの統計情報、その後、オープン メタデータ生成 > キャリブレーション 再び。

デフォルトのアクティブ構成やカメラキャリブレーションではないとキャリブレーションページを開きます

デフォルトの設定では、カメラは校正されていません。ザ・カメラの値を使用します チェックボックスは、activatedされるすべての値が自動的に設定されているが表示されます。これらは固定されており、それらを変更することが非アクティブ化されます。すべての欠落値を入力し、押し適用、その後、設定を保存します。

カメラが既に起動されたキャリブレーションと使用カメラ値]チェックボックスをオンにした場合、キャリブレーションページを開きます

古いキャリブレーションがまだアクティブですが、自動的に設定されているカメラの値は、更新された値で表示されます。押す **キャンセル** 使用される値またはプレスを取得します 適用します

更新された値にキャリブレーションを調整します。設定を保存します。

カメラがすでに校正および使用カメラの値はボックスが非アクティブ化されるチェックされている場合、キャリブレーションページを開きます。

ユーザによって手動で設定された値が表示されます。自動的に設定された値を取得するには、選択し **カメラの値を使用します** ボックスをチェックし、プレス **適用**、その後、設定を保存します。



通知！

校正状態で示されている (カメラは校正されない/校正します) **全体設定**。

自動的に設定値を上書きするには：

4 クリア **カメラの値を使用します** ボックスをチェックします。このような値を入力し、固定することになります
利用可能。

非自動的に設定された値を決定するには：

1. 値が知られている各値 (チルト角、ロール角、仰角、焦点距離) のために (地上カメラの仰角を測定する、またはレンズから焦点距離を読み取ることによって)、選択 **一定** ボックスをチェックし、その値を入力します。
2. まだ不明である任意の値については、カメラ画像上の校正要素を配置します。カメラ画像に表示される環境の個々の輪郭をトレースし、これらの線との角度の位置とサイズを定義するために、これらの校正要素を使用します。



- クリックして 画像全体の縦線を配置します。
垂直線は、ドアフレームのような接地面、建物又はランプポストのエッジに垂直な線に相当します。



- クリックして 画像内の地面全体にラインを配置します。
地面上の線は、路面標示として、グランドプレーン上にある行に対応します。



- クリックして 画像内の地面に角度を配置します。
地面上の角度は、カーペットや駐車枠マークの隅として、水平な接地面の上に横たわる角度を表します。

3. 状況に校正要素を調整します。

- 線や角度の実際のサイズを入力します。これを行うには、行または角度を選択し、でサイズを入力してください **サイズ[M]** ボックス。
例：あなたは自動車の下側全体で地面にラインを配置しています。あなたは自動車が4メートルの長さであることを知っています。ラインの長さ4メートルを入力してください。
- ラインまたは角度の位置や長さを調整します。これを行うために、カメラ画像内の所望の位置に、個別ライン又は角度全体として、またはそのエンドポイントをドラッグ。
- ラインや角度を削除します。これを行うには、行または角度を選択し、クリックしてください **要素を削除**。注：ブルー 行は、あなたが追加したキャリブレーション要素を示しています。

白 それが現在のキャリブレーション結果または決定されたキャリブレーションデータに基づいて、カメラ画像上に配置されるべきである線が要素を表します。

4. **要素を適応させます** キャリブレーション結果に要素または適応します
校正データ。
5. **キャリブレーション**。

注意： 校正要素が移動されたときにキャリブレーションが自動的に行われます。

6. 適用します この画像のためのキャリブレーションを保存します。



通知！

カメラ (ジオロケーション) までの距離が関連していない場合、お互いに関連して高さ及び焦点距離を決定するために十分です。垂直線と各 - - とそのサイズを設定これは、2-3人のマークを付けることによって、簡単なキャリブレーションすることができます。1,80メートル (71インチ) のすべてのためには十分です。最良の結果を得るための画像の背景に前に少なくとも一人と一人を使用してください。

キャリブレーションを確認するには：

あなたは、次の既知の寸法のオブジェクトに校正要素を挿入することで、キャリブレーションを確認することができます。

1. [確認してください。]

ボタンにラベル付けを変更します キャリブレーション。

前述のようにカメラ画像上2要素。それらは、キャリブレーションにより決定される要素の寸法は、ボタンの下に表示されています。これらの寸法は、撮像画像に1メートルの長さであるラインは長さ1mと表示されることを意味し、現実に対応しなければなりません。

3. キャリブレーション キャリブレーションモードに切り替えます。

地平線

値が一致した場合、カメラ画像上の領域は着色された背景を有します。

- 青：このエリアには、空に対応します。青色領域の一番下の行は、水平線を表します。青色領域で検出されたオブジェクトのサイズや速度によって正しくフィルタリングすることができません。
- 黄：それらは小さすぎるように2メートル未満であり、地平線の下側の領域にあるオブジェクトを検出することができません。あなたは、このエリア内のオブジェクトを検出したい場合は、別のカメラの位置を選択する必要があります。


カメラは、建物内の比較的低い高さに設置されている場合、カメラによってカバーされる全領域が水平線より下であるため、例えば、この表示は、必要とされません。ツールヒントは、あなたが示唆した要素から作成された要素の偏差を示しています。キャリブレーション良く、この値が小さいほど。


参照してください。

- キャリブレーション、ページ22

9.2.2

グローバル設定を構成します

 Configuration Managerの： **VCA タブ> プロフィール#1** 若しくは **プロフィール#2** そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **メタデータ生成 タブ> 全体設定 タブ**

 Webブラウザで： **警報 > VCA > プロファイル#1** 若しくは **プロフィール#2** とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **コンフィギュレーション ボタン> メタデータ生成 タブ> 全体設定 タブ**

このページには、有効にすることができます **顔検出 機能**。

4 を選択 **顔検出** あなたは認識のための顔を保存したい場合は、チェックボックスをオンにします。

参照してください。

- グローバル設定、ページ31

9.2.3

感知領域の設定

■ ■ ■ □ Configuration Managerの： VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> メタデータ生成 タブ> 感知領域 タブ

■ ■ ■ □ Webブラウザで： 警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロファイル #2 とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> コンフィギュレーション ボタン> メタデータ生成 タブ> 感知領域 タブ

このページでは、小文字を区別しない領域を定義することができます。



通知！

小文字を区別しない領域 (VCAマスク) 群衆密度推定には適用されません。

鈍感な領域を定義するには：

1. VCAマスキング ページ、クリックしてください 追加します。不感領域は、カメラ画像に付加されます。

注意：また、カメラ画像に直接影響を受けないエリアを定義することができます。これを行うには、カメラ画像にクリックしてください。クリックするたびに、小文字を区別しない領域の新しいコーナーを作成します。ダブルクリックは、不感帯を閉じます。

2. 必要に応じて、カメラ画像において、不感領域の位置とサイズを調整します。

鈍感な領域を削除するには：

4 上の VCAマスキング ページには、リストからまたはカメラ画像に鈍感な領域を選択し、

クリックします 削除してください。

参照してください。

- 敏感なエリア、31ページ

9.2.4

トラッキングパラメータの設定

■ ■ ■ □ Configuration Managerの： VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> メタデータ生成 タブ> 追跡

タブ

■ ■ ■ □ Webブラウザで： 警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロファイル #2 とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> コンフィギュレーション ボタン> メタデータ生成 タブ> 追跡 タブこのページでは、トラッキングモードと物体検知設定を定義することができます。トラッキングパラメータを設定するには：

1. トラッキングパラメータ ページ、追跡の種類を選択します。

- 標準のトラッキング： 像平面内の領域を移動させる標準トラッキング。キャリブレーションは必要ありません。シーンとは、例えば、複数のフロア、階段で構成されている場合は使用することができます。可能な場合は、オブジェクトを分離し、形状を自動的に平滑化されています。

- 3Dの追跡：

グランドプレーン上のオブジェクトの三次元追跡。オブジェクトは、可能な場合は分離されています。オブジェクトの形状が自動的に平滑化され、直立人のための3D形状モデルが装着されています。

これは、1つのメインの接地面とのシーンで検出および追跡を向上させます。複数のフロアや階段で構成されたシーンは、例えば、適していません 3Dの追跡 モード。

注：3D追跡 唯一のカメラのキャリブレーション後に有効になります。キャリブレーションを検出して、接地面上のオブジェクトを追跡し、彼らの本当の大きさによって、オブジェクトを分類するために必要とされます。使ってはけません 3Dの追跡 カメラの高さが 2.50メートル未満である場合（最適な結果を得るために推奨される：3メートル以上）。

- **追跡3D人：**

すべてのオブジェクトは、人物として解釈し、それに応じて分離されます。3D、人の形は人の上に取り付けられています。この機能は、上記と、閉じた地域でから人々を検出し、追跡するために最適化されています。

注意：

追跡3D人 唯一のカメラのキャリブレーション後に有効になります。キャリブレーションを検出して、接地面上のオブジェクトを追跡し、彼らの本当の大きさによって、オブジェクトを分類するために必要とされます。もし **追跡3D人** モードが選択され、人のアスペクト比は、人が倒れたり立ち上がった場合でも変わりません。に **追跡3D人** モード人物の形状が直立位置のままです。

- **船の追跡 (のみ) CPP6とCPP7カメラ用：**

船舶と同様水面上記物体を検出するように最適化されているトラッキング。

- **ミュージアムモード：**

それを追跡する人が展示を閉鎖するか、または絵に触れている場合、例えば、アラームイベント発生その後、博物館の展示に近い任意の動きを検出するように最適化されます。オブジェクトの分離はありません。

注意：つかいますミュージアムモード 交差点トリガーとの組み合わせで ボックスの端。

のみCPP4カメラ用2：中 対象領域[m] ボックスには、アラームイベントを生成しますすべてのオブジェクトの最小サイズを入力します。指定したサイズより小さいオブジェクトは無視されます。関連するオブジェクトが意図せず警報発生から排除されていることを避けるために、値が大きすぎないことを確認してください。

注意：値をグラフ黄色枠四角形でカメラ画像に表示されます。値を調整するために、青色ノードの1つをドラッグ。黄色の四角は、サイズ比較のために使用されているオブジェクトを覆うように、カメラ画像に移動させることができます。

のみCPP6とCPP7カメラ用3：中 ミン。対象領域[m] ボックスには、アラームイベントを生成しますすべてのオブジェクトの最小サイズを入力します。

4. **の中に 雑音の抑制 リスト、(目的のエントリを選択 オフ、メディアム、ストロング) 不要なアラームの抑制を改善します**。例えば、そのアラームが原因で発生します。

- 風に動いている茂みや木。
- カメラの視線にわずかに移動する任意の静止物体。
- 低コントラストの影、反射および照明の変化。

のみCPP6とCPP7カメラ用5：移動 感度 感度を定義するためのスライダー。


注意：すぐに新しいオブジェクトが表示されるように、ビデオ分析は、走行距離や期間を考慮し、新しいオブジェクトは、それが本当にオブジェクトであるかどうか、を判断するために観察することができ、メタデータに追加されなければならない、またはそれが唯一の障害であるかどうか。この決定は、雑音抑圧が起動された場合に遅延することができ、画像の一部は、以下のよう


うるさいです。

あまりにも多くの偽のオブジェクトが発生した場合、感度を下げ、またはオブジェクトが見逃したり遅すぎ検出された場合、感度を高めます。

9.2.5

アイドル/削除パラメータの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> メタデータ生成 タブ> アイドル/削除 タブ

 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロファイル # 2 とインテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> コンフィギュレーション ボタン> メタデータ生成 タブ> アイドル/削除 タブ

このページでは、アイドルと削除されたオブジェクトのパラメータを定義することができます。パラメータを設定するには：

1. [追跡されたオブジェクト、の中に デバウンス時間[s] (オブジェクトのみ停止) ボックス、入力します。

時間追跡と移動物体が停止として分類されるために、アイドル状態のままではなければならない及びます。このオブジェクトの追跡が、その後停止することに注意してください。

2. 選択 生成したメタデータ「を開始/停止」などのメタデータを生成する]チェックボックスをオンにし

次のとおりです。

オブジェクトを開始しました：移動を開始敏感な部分に（例えば、自動車）とすぐにアイドルオブジェクトなどのメタデータを生成します。

停止オブジェクト：追跡と移動物体（例えば車が）定義デバウンス時間敏感な領域に停止した場合にメタデータを生成します。

3. 選択 生成]配置/撮影したのメタデータ 次のようにメタデータを生成するためのボックスをチェックします。

配置されたオブジェクト：オブジェクト（例えばスーツケースが）定義デバウンス時間の追跡、移動物体（例えば人）によって感知領域内に配置されている場合、メタデータを生成します。

採取オブジェクト：敏感な領域におけるアイドルオブジェクト（例えばスーツケースが）定義デバウンス時間後の追跡、移動物体（例えば人）によって奪わされている場合、メタデータを生成します。

4. の中に デバウンス時間[s] ボックス、オブジェクトのような分類されるために、アイドル状態のままではなければならないために時間を秒で入力します。

のみCPP6とCPP7カメラ用5：イン 対象領域[m²] ボックスには、アラームイベントを生成するすべてのオブジェクトの最小値と最大サイズを入力します。指定したサイズよりも小さいか大きいオブジェクトは無視されます。関連するオブジェクトが意図せずに警報発生から排除されていることを避けるために、最小と最大のサイズとの間の範囲が小さすぎないことを確認してください。


注意：値をグラフ2黄枠四角形でカメラ画像に表示されます。値を調整するために、青色ノードの1つをドラッグ。黄色の四角は、サイズ比較のために使用されているオブジェクトを覆うように、カメラ画像に移動させることができます。


参照してください。

- 削除されたオブジェクトのタスクの設定、ページ55
- アイドル対象タスクの設定、ページ57

9.2.6

群衆フィールドの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセシャルビデオ分析> メタデータ生成 タブ> 群衆フィールド タブ

 Webブラウザで： **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール #2** とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > **コンフィギュレーション ボタン > メタデータ生成 タブ > 群衆フィールド タブ**

このページでは、群衆のフィールドを定義することができます。群衆のフィールドを定義するには：

1. **群衆フィールドの設定 ページ**、クリックしてください **追加**します。群衆フィールドは、カメラに追加されます
画像。

注意：また、カメラ画像に直接群衆フィールドを定義することができます。これを行うには、カメラ画像をクリックしてください。クリックするたびに、群衆フィールドの新しいコーナーを作成します。ダブルクリックは、群衆のフィールドを閉じます。

2. 必要に応じて、カメラ画像において、群衆フィールドの位置とサイズを調整します。

群衆のフィールドを削除するには：

4 上の **群衆フィールドの設定** その後、ページまたはカメラ画像で、群衆のフィールドを選択し、クリックしてください
削除してください。

参照してください。

- [群衆検出タスクの設定、ページ63](#)
- [群衆フィールド、ページ33](#)

9.3

メタデータの検査 - 統計

表示される値は、あなたが必要なオブジェクトが検出されたことを確認するために、タスクの作成のために入力する必要のある最小値と最大値を推定することができます。統計情報を表示するには：

4 カメラ映像でオブジェクトをクリックしてください。

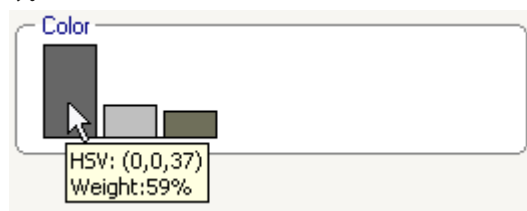
オブジェクトは、黄色のフラグでマークされ、オブジェクトのプロパティが表示されます。線はそれぞれの値が検出されたオブジェクトの割合を示します。ラインが高いほど、より多くのオブジェクトは、特定の基準に一致しました。ヒストグラムのx軸（例えば、面積および速度）が自動的に適応します。ヒストグラムは、アラーム（赤線）と（青線）のないものをトリガするオブジェクトを区別します。

ブルーライン：なしアラーム
レッドラインでオブジェクトのセット：アラーム付きオブジェクトのセット

注意：

- マークされたオブジェクトが感知領域を離れる場合は、プロパティは、もはや、監視することができません。また、これは、時間の長い期間のために移動しないオブジェクトに適用されます。このような場合には値の表示は、もはや変化しません。必要であれば、別のオブジェクトをクリックします。
- 進行グラフは、前の30秒の間に各プロパティの値の変化を表示します。
- 移動オブジェクトのプロパティは常に変化しています。自動車は、常に一定の速度で駆動しません。人が座ると立ち上がったたり方向を変えます。
- 色は非常に小さなオブジェクトのために検出することができません。
- オブジェクトの色は、例えば、画像の照明に依存します。異なる色が日陰に比べて投光照明下で検出されています。
- マークされたオブジェクトの色特性は、それらの重み付けに応じて配置されている色の列を使用して表示されます。左の列にはさらに、オブジェクトの色特性の高いその割合です。
- 色の列も1秒ごとに更新されます。これは、変更したときにマークされたオブジェクトの色が変化する特性。
- 5%未満のように見える色は表示されません。

- 色相、彩度および値の値 (HSV)、並びに色の重みとツールヒントを表示するために、色の列のポインタを一時停止します。



統計を再起動するには :

4 クリック リセットします。

参照してください。


- [メタデータの検査 - 統計、ページ33](#)

10 インテリジェントビデオ分析フローの設定

この章では、インテリジェント・ビデオ解析フローの設定と異なる設定を説明します。

10.1 タスクの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 をして、インテリジェントビデオ分析フロー-> タスク タブ

 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロファイル #2 と インテリジェントビデオ分析フロー-> コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

タスクは、常にウィザードを使用して作成または編集されます。タスクを作成または編集するためにウィザードを使用するときは、カメラ画像やコマンドへのアクセス権を持って、例えばフィールドを作成、編集または削除します。エキスパートユーザーは、VCAタスクスクリプトエディタを使用して、その要件にタスクを適応させることができます。オブジェクトの色は、オブジェクトが、指定された設定でアラームをトリガするかどうかを概説からすぐに認識することができます。



通知！


タスクを定義する前に、感知領域と動体検知パラメータを指定します。

参照してください。

- タスク、ページ35

10.1.1 設定任意のフロータスクを検出

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 をして、インテリジェントビデオ分析フロー-> タスク タブ

 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロフィール #2 と インテリジェントビデオ分析フロー-> コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ


初めてインテリジェント・ビデオ解析フローで動作する、デフォルトのタスク **任意の流れを検出** すでに利用可能です。このタスクは、カメラ全体のイメージ内のすべてのフローを検出します。最初は、さえグローバル設定には、オブジェクトが除外されていないようあらかじめ設定されています。この第一の予め設定されたタスクは、タスクのタイプと構成が対応します フィールド内の流れ。

参照してください。

- フィールドタスクにフローの設定、ページ77

10.1.2 改ざんタスクの設定

 Configuration Managerの：VCA タブ> プロフィール #1 若しくは プロフィール #2 をして、インテリジェントビデオ分析フロー-> タスク タブ

 Webブラウザで：警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロフィール #2 と インテリジェントビデオ分析フロー-> コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ

ビデオソース (カメラ) が改ざんされていることを前提としなければならない場合には、このタスクはアラームイベントを生成します。

ここで、あなただけの関連するイベントのためのフィルタを有効にすることができます。あなたは、改ざん検出の設定を変更することはできません。VCA開始ページで選択した設定のみがここに起動することができます。タスクを選択するには：

1. 監視タスク ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **改ざん**、クリックします **OK**。トリガーページを定義します

有効なイベントの一つは、アラームイベントをトリガするために発生する必要があります。

4 対応するイベントを選択します。

明るすぎるシーン

極端な光への曝露に関連した改ざん (例えば、レンズに直接懐中電灯を照射する) アラームをトリガすべきです。シーンの平均輝度は、認識のための基礎を提供します。

暗すぎるシーン

アラームをトリガする必要がある、レンズをカバーに関連付けられた改ざん。シーンの平均輝度は、認識のための基礎を提供します。


参照チェック

VCA開始ページ上の基準画像からの偏差は、アラームをトリガーします。

10.1.3

群集検出タスクの設定

 Configuration Managerの: **VCA タブ> プロファイル #1 若しくは プロファイル #2** として、インテリジェントビデオ分析フロー-> **タスク タブ**

 Webブラウザで: **警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロファイル #2**とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析 > **コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ**

オブジェクトの数が特定のエリア内に位置している場合は、この作業では、アラームイベントを生成します。領域は、カメラ画像における群集フィールドによって定義されます。使用するには **群集検出** 機能性は、まず標準のVCAの設定ページに存在する人なしで背景の参照画像を作成します。参照画像は、カメラによって捕捉され、現在の背景を描写しなければなりません。背景が変更された場合、新たな参照画像を作成します。タスクを選択するには:

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。

2. **タスクの作成** ページを選択 **群集検出**、クリックします **OK**。群集フィールドのプロパティ]ペー

ジでフィルター

1. の中に **群衆フィールド**を選択します。リスト、すでに作成されている群衆のフィールドのいずれかを選択します。

注意: あなたはここに群衆フィールドを作成または編集することはできません。

2. **移動 群衆密度** 検出されるように群衆がでなければなりませんどのように密集定義するスライダ―

群集。

スケール上の等価物は、各システムの設定や条件に応じて異なります。テストであなたのセットアップのためのアラームをトリガするための意味のしきい値を決定します。

3. の中に **デバウンス時間[s]** それはアラームを起動する前にボックスは、群衆は、フィールド内で検出されなければならない最小時間を入力します。

4. の中に **スムージング時間[s]** ボックス、この期間にわたる平均群衆密度により設定された値を超えた場合、アラームがトリガーされるまでの最小時間を入力 **群衆密度**

スライダ―。


参照してください。

- **群衆フィールドの設定**、ページ80

10.1.4

フィールドタスクにフローの設定

 Configuration Managerの: **VCA タブ> プロファイル #1 若しくは プロファイル #2** として、インテリジェントビデオ分析フロー-> **タスク タブ**

 Webブラウザで: **警報 > VCA > プロファイル #1 若しくは プロファイル #2**とインテリジェントビデオ分析フロー-> **コンフィギュレーション ボタン> タスク タブ**

流れ (全体的な動き) がある領域内で検出された場合、このタスクは、アラームイベントを生成します。領域は、カメラ映像のフィールドによって定義されます。

タスクを選択するには：

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。

4 上の **タスクの作成** ページを選択 **フィールド内の流れ**、クリックします **OK**。フィールドのページを定義します

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意： あなたも選択することができます **画面全体** または既存のフィールドを継承します。

2. **の中に** **デバウンス時間[s]** ボックスには、**アラームイベントがトリガされる前に**、**流れは**、フィールド内で検出されなければならない最小時間を入力します。

フロープロパティ]ページでフィルター

アラームイベントをトリガーするフローのプロパティを制限します。ここで指定されたプロパティに対応しないフローはアラームイベントをトリガしません。

1. **選択 方向1 [°] /方向2 [°]** チェックボックスをオンにします。

2. **の中に** **方向1 [°] /方向2 [°]** ボックスは、**方向を定義するために最小値と最大値 (角度)** を入力します。これらの方向に移動すると、アラームイベントをトリガする流れのみ。

方向は、カメラ画像における黄色の円セグメントとして表示されています。次のようにも方向性を定義することができます。

- 次のステップで、セグメントを回し、黄色い円のセグメント、プレスにポインタを置き、マウスボタンを保持します。

- 次のステップで、エッジを移動する、黄色い円のセグメント、プレスの縁部の一方の上にポインタを置き、マウスボタンを保持します。

3. **選択 活動[面積の%]** あなたがトリガするフローをフィルタリングしたい場合は、このボックスをチェックします

彼らの活動に基づいてアラームイベント。

この文脈において、活性は、フローが検出された監視領域の割合です。

4. **の中に** **活動[面積の%]** ボックスは、**最小および活性の最大値** を入力します。選択された値は、イエロードットのそれぞれ高い数で入力中にカメラ画像上に表示されています。検出されたフローを示す矢印の数は、領域内の活性に正比例します。

5. **選択 速度** ボックスをチェックし、あなたがアラームイベントをトリガするフローをフィルタリングしたい場合

その速度に基づいて。

6. **最低と最高速度** を選択します。

選択された速度は、カメラ画像上の2つの移動点で示されています。

注意： あなたは、ポインタを使用して、このフィールドを移動または回転させることができます。流れている領域の上に置きます。これは、選択した設定で流速を揃えることができます。


参照してください。

- フィールド、ページ35

10.1.5

フィールドタスクに向流の設定

 Configuration Manager の： **VCA タブ** > **プロフィール #1** 若しくは **プロフィール #2** をして、**インテリジェントビデオ分析フロー** > **タスク タブ**

 Web ブラウザ で： **警報** > **VCA** > **プロファイル #1** 若しくは **プロファイル #2** と **インテリジェントビデオ分析フロー** > **コンフィギュレーション ボタン** > **タスク タブ**

メインフローに対して移動する流れがある領域内で検出された場合、このタスクは、アラームイベントを生成します。タスクを選択するには：

1. 監視タスク ページ、クリックしてください **新しい**。

4 上の タスクの作成 ページを選択 フィールドでの逆流、クリックします **OK**。フィールドのページを定義します

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意: あなたも選択することができません 画面全体 または既存のフィールドを編集します。

2. の中に **デバウンス時間[s]** ボックスには、アラームイベントがトリガされる前に、流れは、フィールド内で検出されなければならない最小時間を入力します。

向流プロパティ]ページでフィルター

1. の中に **逆流の許容範囲の角度[°]** : ボックスは、主流れに対する向流の最大偏差の値を入力します。0°と180°の間の角度が有効です。

注意:

運動の一般的な方向は、自動的にメインフローとして認識されます。だけ逆方向に移動するフロー - アラームイベントをトリガ-will考慮偏差をとります

すべての動きが検出されることを確実にする180°を選択しながら0°を選択することにより、運動の方向は、任意の逆流が検出されないように制限されています。

2. の中に **適応時間窓[S]** : ボックスは、メインフローを検出するためのアクティビティが存在しなければならない期間を入力します。主流は、例えばとして検出されるとすぐに、逆流も検出されます。

3. 選択 **活動[面積の%]** あなたがトリガするフローをフィルタリングしたい場合は、このボックスをチェックします

彼らの活動に基づいてアラームイベント。

この文脈において、活性は、フローが検出された監視領域の割合です。

4. の中に **活動[面積の%]** ボックスは、最小および活性の最大値を入力します。選択された値は、イエロードットのそれぞれ高い数で入力中にカメラ画像上に表示されています。検出されたフローを示す矢印の数は、領域内の活性に正比例します。

5. 選択 **速度** ボックスをチェックし、あなたがアラームイベントをトリガするフローをフィルタリングしたい場合

その速度に基づいて。

6. 最低と最高速度を選択します。

選択された速度は、カメラ画像上の2つの移動点で示されています。

注意: あなたは、ポインタを使用して、このフィールドを移動または回転させることができます。流れている領域の上に置きます。これは、選択した設定で流速を揃えることができます。

参照してください。

- フィールド、ページ35

10.2

メタデータの生成




通知!

このタブでは、パフォーマンスの最適化のために適合させることができ、基本的な設定へのアクセスを提供します。ここで定義された設定と値は、すべてのタスクに有効です。

10.2.1

感知領域の設定

■ Configuration Managerの: **VCA タブ> プロフィール #1** 若しくは **プロフィール #2** そして、**インテリジェントビデオ分析フロー-> メタデータ生成 タブ> 感度設定 タブ**

 Webブラウザで： **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール #2** とインテリジェントビデオ分析フロー → **コンフィギュレーション ボタン > メタデータ生成 タブ > 感度設定 タブ** このページでは、小文字を区別しない領域を定義することができます。鈍感な領域を定義するには：

1. **VCA マスキング ページ**、クリックしてください **追加** します。不感領域は、カメラ画像に付加されます。

注意：また、カメラ画像に直接影響を受けないエリアを定義することができます。これを行うには、カメラ画像をクリックしてください。クリックするたびに、小文字を区別しない領域の新しいコーナーを作成します。ダブルクリックは、不感帯を閉じます。

2. 必要に応じて、カメラ画像において、不感領域の位置とサイズを調整します。

3. **移動** **トラッキング感度** **スライダ** はと感度を設定します。

ミン：この設定は、直線的に移動し、該当する地域によってその運動中に隠されていませんどのオブジェクトに簡単な環境で有用です。

マックス：でもマイナーな活動が検出されています。カメラは小型の傾斜角度を持っており、オブジェクトが頻繁に隠されている環境であれば、この設定は便利です。しかし、この設定は、(特に低視認性条件で)カメラノイズも動きとして検出されることを意味します。

4. **選択** **ミン**。 **追跡時間[秒]** ボックスをチェックして、オブジェクトがあるために期間を入力してください

検出されました。遅い物体を検出するためのチェックボックスを選択します。

5. **選択** **ミン**。 **追跡距離** ボックスをチェックして、オブジェクトがカバーしなければならない距離を入力します。

検出されます。迅速な物体を検出するためのチェックボックスを選択します。

鈍感な領域を削除するには：

4 上の **VCA マスキング ページ** には、リストからまたはカメラ画像に鈍感な領域を選択し、


クリックします **削除** してください。


参照してください。

- [敏感なエリア](#)、36 ページ

10.2.2

群衆フィールドの設定

 Configuration Manager の： **VCA タブ > プロフィール #1** 若しくは **プロフィール #2** そして、インテリジェントビデオ分析フロー → **メタデータ生成 タブ > 群衆フィールド タブ**

 Webブラウザで： **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール #2** とインテリジェントビデオ分析フロー → **コンフィギュレーション ボタン > メタデータ生成 タブ > 群衆フィールド タブ** このページでは、群衆のフィールドを定義することができます。群衆のフィールドを定義するには：

1. **群衆フィールドの設定 ページ**、クリックしてください **追加** します。群衆フィールドは、カメラに追加されます

画像。

注意：また、カメラ画像に直接群衆フィールドを定義することができます。これを行うには、カメラ画像をクリックしてください。クリックするたびに、群衆フィールドの新しいコーナーを作成します。ダブルクリックは、群衆のフィールドを閉じます。

2. 必要に応じて、カメラ画像において、群衆フィールドの位置とサイズを調整します。群衆のフィールドを削除するには

：

4 上の **群衆フィールドの設定** その後、ページまたはカメラ画像で、群衆のフィールドを選択し、クリックしてください

削除してください。

10.3

メタデータの検査 - 統計

表示される値は、あなたが所望の流れが検出されたことを確認するために、タスクの作成に入力する必要がある最小値と最大値を推定することができます。さらに、値を使用すると、統計情報を表示するには、フローのためのフィルタ条件をチェックし、改善するために役立ちます。

4 カメラ映像でオブジェクトをクリックしてください。

線はそれぞれの値が検出されたフローのパーセンテージを示します。ラインより高い、より多くのフローが特定の基準に一致しました。ヒストグラムは、アラーム（赤線）と（青線）のないものをトリガフローを区別します。

ブルーライン：なしアラームレッドラインとフローのセット

：統計を再起動するには、アラームとフローの設定します。

4 クリックリセットします。


参照してください。

- [メタデータの検査 - 統計](#)、ページ37

11 設定MOTION +

この章では、モーシオン+のための設定と異なる設定を説明します。

11.1 構成タスク - 一般

 Configuration Managerの : VCA タブ>プロフィール#1 若しくはプロフィール#2 そしてMOTION +> タスク


タブ

 Webブラウザで : 警報 > VCA >プロフィール#1 若しくはプロフィール# 2とMOTION +> コンフィギュレーション

ボタン> タスク タブ

タスクは、常にウィザードを使用して作成または編集されます。タスクを作成または編集するためにウィザードを使用するときは、カメラ画像やコマンドへのアクセス権を持って、例えばフィールドを作成、編集または削除します。エキスパートユーザーは、VCAタスクスクリプトエディタを使用して、その要件にタスクを適応させることができます。オブジェクトの色は、オブジェクトが、指定された設定でアラームをトリガするかどうかを概説からすぐに認識することができます。

11.1.1 設定任意のモーシオンタスクを検出

 Configuration Managerの : VCA タブ>プロフィール#1 若しくはプロフィール#2 そしてMOTION +> タスク


タブ

 Webブラウザで : 警報 > VCA >プロフィール#1 若しくはプロフィール# 2とMOTION +> コンフィギュレーション

ボタン> タスク タブ

初めてモーシオン+で動作する、デフォルトのタスク **どんな動きを検出** すでに利用可能です。このタスクは、カメラ全体のイメージ内のすべての移動物体を検出します。最初は、さえグローバル設定には、オブジェクトが除外されていないようあらかじめ設定されています。この第一の予め設定されたタスクは、タスクのタイプと構成が対応します **フィールドでの動き**。

11.1.2 フィールドタスクでモーシオンを設定します

 Configuration Managerの : VCA タブ>プロフィール#1 若しくはプロフィール#2 そしてMOTION +> タスク

タブ

 Webブラウザで : 警報 > VCA >プロフィール#1 若しくはプロフィール# 2とMOTION +> コンフィギュレーション

ボタン> タスク タブ

オブジェクトが特定のエリア内に移動した場合、このタスクはアラームイベントを生成します。領域は、カメラ映像のフィールドによって定義されます。タスクを選択するには :

1. **監視タスク** ページ、クリックしてください **新しい**。
2. **タスクの作成** ページを選択 **フィールドの動き**、クリックします **OK**。
3. **フィールド** の中に **タスク名** : ボックスには、タスクの名前を入力します。

フィールドのページを定義します

1. リストからフィールドを選択するか、新しいものを作成します。

新しいフィールドを作成するには、フィールドの最初のコーナーで開始するカメラ画像をクリックし、各コーナーのためにもう一度クリックしてください。ダブルクリックしてフィールドを終了します。

注意 : あなたも選択することができます **画面全体** または既存のフィールドを編集します。

2. **フィールド** の中に **デバウンス時間[s]** ボックス、それはアラームを起動する前に、オブジェクトがフィールド内に留まる必要がある**最小時間**を入力します。これを行うには、まずカメラ画像内のフィールドを選択し、値を入力します。必要に応じて、各フィールドの時間を入力します。

注意 : 値を入力することで、あなたは常に向かって離れたフィールドの境界から移動するオブジェクトによって複数のアラームイベントのトリガを防ぐことができます。

モーションプロパティ]ページでフィルター

1.選択 **活動[面積の%]** あなたがトリガする運動をフィルタリングしたい場合は、このボックスをチェックします

彼らの活動に基づいてアラームイベント。これは、変更を示すために持っている分野で独立した可能性が未接続の検出ブロックの最小量を設定することができます。

この文脈において、活性は、動きが検出されたカメラの監視領域の割合です。

2. **の中に 活動[面積の%]** ボックスは、最小および活性の最大値を入力します。選択された値は、イエロードットのそれぞれ高い数で入力中にカメラ画像の監視領域内に表示されています

3.選択 **セルクラスタのサイズ[画面全体の%]** あなたは運動をフィルタリングしたい場合は、このボックスをチェックします

それは、そのサイズに基づいて、アラームイベントをトリガする必要があります。

4. **の中に セルクラスタのサイズ[画面全体の%]** ボックスは、画面全体に基づくパーセンテージで細胞クラスターの最小および最大サイズを入力します。最小値は黄色斜線長方形、黄色フレームによって最大値で入力中にカメラ画像に表示されています。

参照してください。

- フィールド、ページ38

11.2

メタデータの生成



通知！

このタブでは、パフォーマンスの最適化のために適合させることができ、基本的な設定へのアクセスを提供します。ここで定義された設定と値は、すべてのタスクに有効です。

11.2.1

感知領域の設定

Configuration Managerの: **VCA タブ> プロフィール #1** 若しくは **プロフィール #2** そして、インテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **メタデータ生成 タブ> 感知領域 タブ**

Webブラウザで: **警報 > VCA > プロファイル #1** 若しくは **プロフィール #2** とインテリジェントビデオ分析またはエッセンシャルビデオ分析> **コンフィギュレーション ボタン> メタデータ生成 タブ> 感知領域 タブ**

このページでは、小文字を区別しない領域を定義することができます。鈍感な領域

を定義するには:

1. **VCAマスキング ページ**、クリックしてください **追加**します。不感領域は、カメラ画像に付加されます。

注意: また、カメラ画像に直接影響を受けないエリアを定義することができます。これを行うには、カメラ画像をクリックしてください。クリックするたびに、小文字を区別しない領域の新しいコーナーを作成します。ダブルクリックは、不感帯を閉じます。

2. 必要に応じて、カメラ画像において、不感領域の位置とサイズを調整します。

3.移動 **感度 スライダ**はと感度を設定します。

ミン: でもマイナーな活動が検出されています。カメラは小型の傾斜角度を持っており、オブジェクトが頻繁に隠されている環境であれば、この設定は便利です。しかし、この設定は、(特に低視認性条件で)カメラノイズも動きとして検出されることを意味します。

マックス: この設定は、直線的に移動し、該当する地域によってその運動中に隠されていませんどのオブジェクトに簡単な環境で有用です。鈍感な領域を削除するには:

4 **上の VCAマスキング ページ**には、リストからまたはカメラ画像に鈍感な領域を選択し、クリックします **削除**してください。

参照してください。

- 敏感なエリア、39ページ

11.3

メタデータの検査

表示される値は、あなたが必要なオブジェクトが検出されたことを確認するために、タスクの作成のために入力する必要がある最小値と最大値を推定することができます。

参照してください。

- メタデータの検査 - 統計、ページ40

12

改ざん検出の設定

Configuration Managerの：VCA タブ> 検出タンバー Webブラウザのタブ：警報>

VCA

この機能を使用すると、さまざまなオプションにより、カメラやビデオ・ケーブルの改ざんを検出することができます。意図したように、ビデオセンサーが作動していることを保証するために、昼と夜の異なる時間に一連のテストを実行します。改ざん検出を設定するには：

1. [参照 リファレンスとして現在表示された映像を保存します。

2. マスク... 参照画像が新しいウィンドウに表示されます。

3. マスクを追加します。黒四角 (マスク) がデフォルトとして表示されます。

注意：マスクの内側の領域には、監視対象から除外されます。

4. 監視対象から除外された領域を定義します。

これを行うには、マスクを編集し、参照画像内の正しい位置にドラッグします。

- マスクサイズを変更するには：

マスクを選択し、カメラ画像内の所望の位置へのマスクの線またはコーナー (ノード) をドラッグ。

- マスクを移動するには：

マスクを選択し、カメラ画像内の所望の位置に全体としてフィールドをドラッグ。

- コーナー (ノード) を挿入するには：

マスクを選択し、行をダブルクリックします。

- コーナー (ノード) を削除するには：

マスクを選択し、コーナーをダブルクリックします。

- マスクを削除するには：マスクを選択し、[OK]をクリックします マスクを削除します。

5. 選択 参照チェック 上に行くのチェックを有効にする]チェックボックスをオンに。保存されました

除外領域を有する参照画像は、現在のビデオ画像の下に表示されます。

6. 移動 感度 感度を下げるか、スライダを移動する左にスライダー

感度を向上させる権利。

注意：改ざん検出の基本的な感度は、カメラが被写体された環境条件のために調整することができます。このアルゴリズムは、参照画像と現在のビデオ画像間の違いに反応します。観測領域暗く、選択しなければならない価値が高いです。

7. 移動 トリガ遅延[S] 左にスライダー遅延を減少させるか、スライダを移動します

遅延が増加する権利。

注意：セットには、ここでトリガアラームを延期しました。秒単位で設定された時間間隔はトリガ条件がまだ存在する場合にのみ、その後の経過とした後にアラームのみトリガされます。元の状態は、この時間間隔が経過する前に復元されている場合は、アラームがトリガされません。これは、カメラの視野の直接的な分野での活動を清掃、例えば、短期的な変化によってトリガ誤報を回避することができます。

8. 選択 エッジ消失 若しくは エッジ出現 参照チェックを指定するオプション

もう一度。

- エッジ消失

参照画像内の選択された領域は、顕著な構造を含むべきです。この構造は隠されたり移動されている場合は、参照チェックは、アラームをトリガーします。選択された領域も均一である場合、隠蔽構造を移動するアラームをトリガしないであろうように、その後、アラームが不十分な参照画像を示すために直ちにトリガされます。

- エッジ出現

基準画像の選択領域が大きく均一な表面が含まれている場合、このオプションを選択します。構造は、この領域に表示された場合、アラームがトリガされます。

9. 選択 地球規模の変化 ビデオ映像の世界的な変更は、ように設定された場合]チェックボックスをオンにし

地球規模の変化 スライダーは、アラームをトリガーする必要があります。

10. 移動 地球規模の変化 ビデオ画像でどのように大規模なグローバル変更を設定するためのスライダー

アラームがトリガされるためにでなければなりません。この設定は、下の選択されたセンサのフィールドとは無関係です マスク.... 少数のセンサーフィールドがアラームをトリガするために変更する必要がある場合は、高い値を設定します。変更は、アラームをトリガするために、センサーフィールドの多数に同時に発生するための低値と、それが必要です。

11. [明るすぎるシーン あまりにも明るい光の条件がトリガする場合は、このボックスをチェックします
警報。

12. 移動 しきい値 目的の位置にスライダー。 値がの右側に表示されています

スライダー。

13. 選択 暗すぎるシーン あなたは、たとえば、カメラのカバーを検出したい場合は、このボックスをチェック。

14. 移動 しきい値 目的の位置にスライダー。 値がの右側に表示されています

スライダー。

13

AutoDomeのとMICのカメラを使用して

あなたはAutoDomeのとMICカメラ付きインテリジェント・ビデオ解析やインテリジェント・ビデオ解析フローをインストールする場合は、次の点に注意してください。

- インテリジェント・ビデオ解析を設定するために利用可能な16種類のプロファイルがあります。各プロファイルは、異なるプリセットに割り当てることができます。各プリセットには、独自のインテリジェントビデオ分析の構成を有することができます。

インテリジェントビデオ分析の構成を開始する前に、個々のプリセットのカメラ位置を定義します。

- プリセットにインテリジェントビデオ分析プロファイルを割り当てると、AutoDomeのカメラは約10分間他のユーザーにブロックされています。
- インテリジェントビデオ分析画像データ解析は、AutoDomeのカメラがプリセットをリコールした約2秒後に起動されます。ツアーの一部であるかどうかは無関係であるか、それを手動で終了しているかどうか。

プリセットはツアーの一環として、リコールされている場合は、プリセットの最小滞留時間は10秒未満にすべきではありません。それは1分以上でなければなりません。

- すぐのAutoDomeカメラが変更され、新たな位置やズーム、アイリスまたはフォーカスの設定に移動すると、インテリジェント・ビデオ分析ではもはやアクティブなこのシーンのためではありません。
- すぐAutoDomeのカメラからのメッセージがカメラ画像上に表示されるように、インテリジェント・ビデオ分析では、この設定のために、もはや有効ではありません。このシーンのためのインテリジェントなビデオ分析を再活性化するために、このプリセットを思い出してください。
- **使用 不活発** カメラが自動的に非アクティブになったプリセットをリコールすることを確保するための機能。これは、画像がすぐに表示されていないのAutoDomeカメラには特に重要です。詳細については、カメラのマニュアルを参照してください。
- AutoDomeのカメラの中には、アラーム入力としてインテリジェントビデオ分析によってトリガーアラームイベントを再利用することができます。したがって、例えば、プリセット1で検出されたイベントは、別のプリセットのリコールを引き起こし得ます。

用語集

カメラキャリブレーション

2Dカメラ画像から3Dメトリック情報を取得するビュー及び視点のそのフィールドについてカメラを教えます。

調子

特定のプロパティのオブジェクトへアラームまたは統計タスクの制限、例えば、オブジェクトタイプ、面積、速度及び方向。

フィールド

例えば、入口又は障壁の前のオープンスペースのために、カメラ画像内の特定領域を特定するユーザによって作成されたポリゴン。

ライン

始点と終点を含むユーザによって作成されたカメラ画像内の薄いマーク。ラインは、複数のセグメントから構成することができます。

徘徊

指定された期間、特定のエリアに滞在オブジェクトのプロセス。オブジェクトはまだ立ったり動き回ることができます。

オブジェクト

一般的に人や車がカメラから見たエリア内を移動します。

オブジェクト分類

追跡されたオブジェクトへのオブジェクトの種類 (人、車、バイク、トラックまたは未知) の譲渡。

ルート

オブジェクトは、アラームをトリガするために多かれ少なかれ密接に従わなければならないカメラ画像内のパス。

敏感エリア

動きを検出することができるカメラ画像の一部。

仕事

アラームをトリガするか、統計を更新するために満たされる必要があり、空間的、時間的、および他のオブジェクトのプロパティの記述。

インデックスA

アクティビティ	78	オブジェクトのアウトライン	33
矢印 (フロー)	37	アウトライン	
AutoDomeの	87	緑の線	34
VCA設定	42、43	オレンジ	34
C		赤	33
較正	22	黄色の旗	34
色		黄	34
オブジェクトプロパティ47、48、50、54、56、58、60、62、65、67の基本	30	P	
向	78	精度	46、48、50、53、56、58、59、61、63、65、67
群衆フィールド	33	プロフィール	
F		AutoDomeの	87
フィールド		R	
編集	25、36、38	ロール角	23
説明	24、35、38	ルート	
フィルタ		編集	27
アスペクト比	28	説明	26
オブジェクトの方向	29、78	S	
オブジェクトの移動	29	機密性の高いエリア	31、39
オブジェクトのサイズ	28	統計	33、37、40、80
速度	29	記号	6
フロー	77	T	
焦点距離	23	検出タンパー	
H		仕事	54、76
カメラ位置の高さ	23	仕事	
L		アクティブ	28、35、39
ライン		警報	28、35、39
方向	47、64	作成	45、76、82
編集	26	デフォルト	45、82
説明	25	削除	28、35、39
M		編集します	28、35、39
メタデータ	43	編集	45、76、82
モーション		オブジェクトを入力	59
パスに沿って	52	インテリジェントビデオ分析フローのデフォルト	76
エリア内	45、82	エリアを離れます	60
ラインオーバー	47	名	28、35、39
O		新しい仕事	28、35、39
オブジェクト		占有	66
かわった	51	リネーム	28、35
説明	21	類似検索	62
遊休	57	傾斜角	23
削除	55	U	
		プロパティを使用します	28
		V	
		ビデオエラー	54、76

ボッシュ GmbH の Sicherheitssysteme

ロバート・ボッシュリング5

85630 Grasbrunn ドイツ

www.boschsecurity.com

©ボッシュ Sicherheitssysteme社、2016