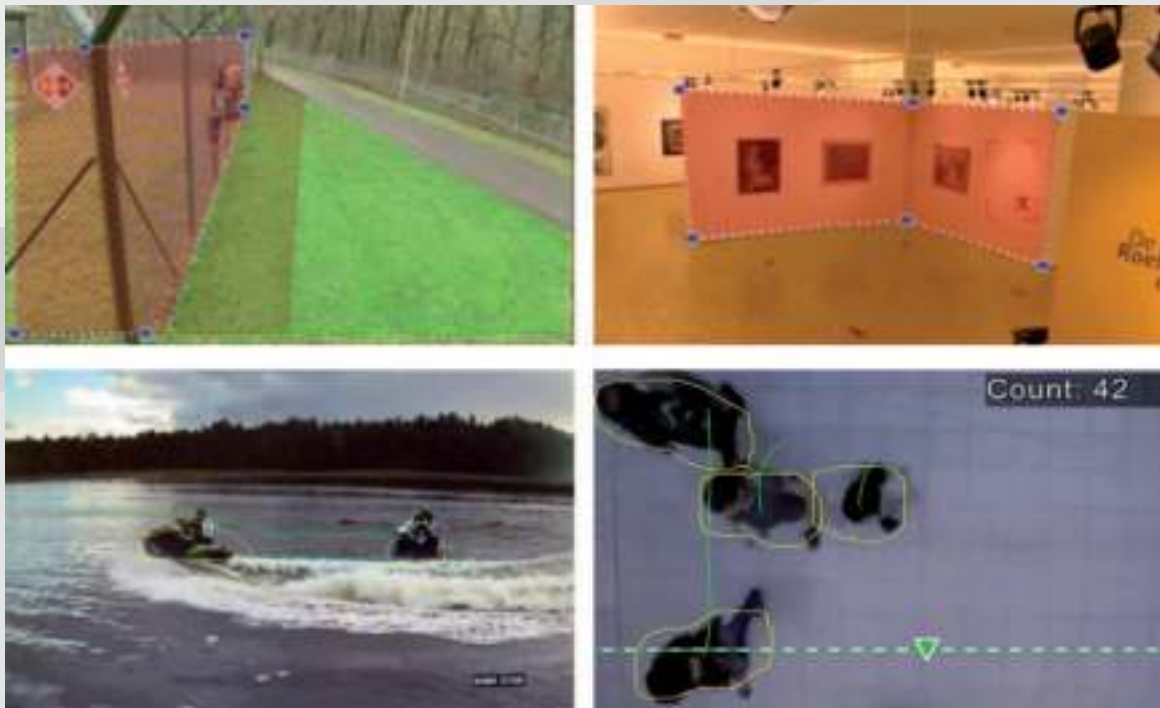




**BOSCH**

## Video Content Analysis VCA 7.10



ru

Руководство по программному обеспечению



# Содержание

<b>1</b>	<b>Введение</b>	<b>6</b>
1.1	Информация о руководстве	6
1.2	О справке	6
1.3	Условные обозначения в настоящем документе	6
1.4	Вызов справки	6
1.5	Дополнительная документация	6
<b>2</b>	<b>Обзор системы</b>	<b>7</b>
<b>3</b>	<b>Алгоритмы VCA</b>	<b>10</b>
3.1	Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics	10
3.1.1	Intelligent Video Analytics	10
3.1.2	Варианты использования Intelligent Video Analytics	11
3.1.3	Essential Video Analytics	12
3.1.4	Варианты использования Essential Video Analytics	13
3.1.5	Обзор и сравнение функций	13
3.1.6	Ограничения Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics	15
3.1.7	Ограничения Intelligent Video Analytics Flow	19
3.1.8	Лицензии	20
3.2	Camera Trainer	20
3.2.1	Введение	20
3.2.2	Варианты использования	21
3.2.3	Ограничения	22
3.2.4	Поддерживаемые/неподдерживается задачи	24
3.2.5	Поддерживаемые/неподдерживаемые фильтры объектов	25
3.2.6	Технические характеристики	25
3.2.7	Поддерживаемые камеры	26
3.2.8	Лицензии	26
3.3	MOTION+	27
3.3.1	Варианты использования	27
3.3.2	Ограничения MOTION+	28
3.3.3	Лицензии	28
3.4	Обнаружение попыток несанкционированного вмешательства	29
3.4.1	Варианты использования	29
3.4.2	Ограничения обнаружения несанкционированного вмешательства	29
3.4.3	Лицензии	29
3.5	Intelligent Tracking	29
3.5.1	Варианты использования	30
3.5.2	Ограничения Intelligent Tracking	30
3.5.3	Лицензии	30
<b>4</b>	<b>Основы работы с Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics</b>	<b>31</b>
4.1	Изображение с камеры	31
4.2	Объекты	31
4.3	Триггеры объектов	31
4.3.1	Триггеры объектов на основе областей	31
4.3.2	Триггеры объектов на основе линий	32
4.4	Калибровка	33
4.5	Классификация объектов	34
4.6	Поле	35
4.6.1	Отображение полей на изображении с камеры	35

4.6.2	Создание и редактирование полей	35
4.7	Линия	36
4.7.1	Отображение линий на изображении с камеры	36
4.7.2	Создание и редактирование линий	36
4.8	Маршрут	37
4.8.1	Отображение маршрутов на изображении с камеры	37
4.8.2	Создание и редактирование маршрута	37
4.9	Задачи	38
4.9.1	Создание и редактирование задачи	38
4.10	Условия задач	39
4.11	Цвет	40
4.12	Общие параметры	42
4.13	Чувствительная область	42
4.14	Праздношатание	43
4.15	Области скопления людей	44
4.16	Проверка метаданных – статистика	44
4.17	Информация об изображении	44
4.18	Сценарии	46
4.18.1	Проникновение (одна область)	46
4.18.2	Проникновение (две области)	47
4.18.3	Подсчет людей	47
4.18.4	Дорожные происшествия	48
4.18.5	Встречная полоса движения	48
<b>5</b>	<b>Основы работы с потоком Intelligent Video Analytics</b>	<b>50</b>
5.1	Задачи (поток)	50
5.1.1	Создание и редактирование задачи	50
5.2	Поля	50
5.2.1	Отображение полей на изображении с камеры	51
5.2.2	Создание и редактирование полей	51
5.3	Чувствительная область	51
5.4	Проверка метаданных – статистика	52
5.5	Информация об изображении	52
<b>6</b>	<b>Основы работы с MOTION+</b>	<b>54</b>
6.1	Изображение с камеры	54
6.2	Поле	54
6.2.1	Отображение полей на изображении с камеры	54
6.2.2	Создание и редактирование полей	54
6.3	Задачи	55
6.3.1	Создание и редактирование задач	55
6.4	Чувствительная область	55
6.5	Проверка метаданных – статистика	56
<b>7</b>	<b>Основы обнаружения несанкционированного вмешательства</b>	<b>57</b>
<b>8</b>	<b>Запуск приложений VCA</b>	<b>58</b>
8.1	Запуск VCA с помощью Configuration Manager	58
8.2	Запуск VCA с помощью веб-браузера	59
<b>9</b>	<b>Сохранение и загрузка конфигурации VCA</b>	<b>62</b>
<b>10</b>	<b>Настройка Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics</b>	<b>63</b>
10.1	Настройка задач	63
10.1.1	Настройка задачи для обнаружения любого объекта	63

10.1.2	Настройка задачи для объекта в поле	63
10.1.3	Настройка задачи для пересечения линии	66
10.1.4	Настройка задачи для празднования	68
10.1.5	Настройка задачи для изменения условий	70
10.1.6	Настройка задачи для следования по маршруту	72
10.1.7	Настройка задачи для вмешательства	74
10.1.8	Настройка задачи для исчезнувшего объекта	75
10.1.9	Настройка задачи для неподвижного объекта	77
10.1.10	Настройка задачи для входа в поле	80
10.1.11	Настройка задачи для выхода из поля	82
10.1.12	Настройка задачи для поиска схожих объектов	85
10.1.13	Настройка задачи для обнаружения скоплений людей	86
10.1.14	Настройка задачи для счетчика	86
10.1.15	Настройка задачи для загрузки	89
10.2	Создание метаданных	91
10.2.1	Калибровка камеры	91
10.2.2	Настройка общих параметров	94
10.2.3	Настройка чувствительной области	95
10.2.4	Настройка параметров отслеживания	95
10.2.5	Настройка параметров для обнаружения неподвижных и исчезнувших объектов	97
10.2.6	Настройка областей скопления людей	98
10.3	Проверка метаданных – статистика	98
<b>11</b>	<b>Настройка модуля Camera Trainer</b>	<b>100</b>
11.1	Настройка детектора	100
11.2	Действия мыши	102
11.3	Описание временной шкалы	103
<b>12</b>	<b>Настройка потока Intelligent Video Analytics</b>	<b>105</b>
12.1	Настройка задач	105
12.1.1	Настройка задачи для обнаружения любого потока	105
12.1.2	Настройка задачи для вмешательства	105
12.1.3	Настройка задачи для обнаружения скоплений людей	106
12.1.4	Настройка задачи для потока в поле	107
12.1.5	Настройка задачи для встречного потока	108
12.2	Создание метаданных	109
12.2.1	Настройка чувствительной области	109
12.2.2	Настройка областей скопления людей	110
12.3	Проверка метаданных – статистика	110
<b>13</b>	<b>Настройка MOTION+</b>	<b>112</b>
13.1	Настройка задач, общие сведения	112
13.1.1	Настройка задачи обнаружения любого движения	112
13.1.2	Настройка задачи движения в поле	112
13.2	Создание метаданных	113
13.2.1	Настройка чувствительной области	113
13.3	Проверка метаданных	114
<b>14</b>	<b>Настройка обнаружения несанкционированного вмешательства</b>	<b>115</b>
<b>15</b>	<b>Использование камер AUTODOME и MIC</b>	<b>117</b>
	<b>Глоссарий</b>	<b>118</b>
	<b>Указатель</b>	<b>120</b>

# 1 Введение

## 1.1 Информация о руководстве

Настоящее руководство предназначено для лиц, отвечающих за настройку программного обеспечения анализа видеоданных компании Bosch и управление им. В нем представлены общие сведения об анализе видеоданных и инструкции по настройке программного обеспечения.

## 1.2 О справке

Настоящее справочное руководство предназначено для лиц, отвечающих за настройку программного обеспечения анализа видеоданных компании Bosch и управление им. В нем представлены общие сведения об анализе видеоданных и инструкции по настройке программного обеспечения.

## 1.3 Условные обозначения в настоящем документе

В настоящем руководстве для привлечения внимания к отдельным ситуациям используются следующие символы и обозначения.



### Замечание!

Данный символ обозначает специальные возможности и указывает на полезные советы и сведения о более легком и удобном использовании программного обеспечения.

Термины, встречающиеся в программе, например параметры меню, команды или текст в интерфейсе пользователя, выделены **полужирным шрифтом**.

## 1.4 Вызов справки

Используйте справку в программе. В нем представлены общие сведения об анализе видеоданных и инструкции по настройке программного обеспечения.

Вызов справки в Configuration Manager

1. Нажмите клавишу F1.  
или  
В меню **Справка** нажмите «Справка».  
Откроется диалоговое окно справки.
2. Если левая сторона окна скрыта, нажмите кнопку **Показать**.
3. Для получения подробных сведений щелкните соответствующие разделы справки.

Вызов справки в веб-браузере

1. Нажмите F1. Отобразится окно справки.
2. Для получения подробных сведений щелкните соответствующие разделы справки.



### Замечание!

Откройте справку в программе, чтобы получить информацию об использовании справки, например о поиске и печати информации.

## 1.5 Дополнительная документация

### Дополнительная информация

Для получения дополнительной информации, загрузки программного обеспечения и документации посетите веб-сайт [www.boschsecurity.com](http://www.boschsecurity.com) и перейдите на страницу соответствующего продукта.

## 2 Обзор системы

### Общие сведения об анализе видеоматериалов (VCA)

Анализ видеоданных представляет собой процесс автоматического анализа видеоизображений для выявления заранее заданных событий, таких как обнаружение движущихся объектов в контролируемой области или несанкционированный доступ к камере. Его также можно использовать для сбора статистических данных об обнаруженных объектах.

В зависимости от типа, в камерах Bosch используется следующий алгоритм VCA.

- Intelligent Video Analytics.  
Распознавание вторжения на большом расстоянии в экстремальных погодных условиях – подходит для критически важных объектов. Обнаружение и отслеживание движущихся объектов.  
(См. *Intelligent Video Analytics*, Страница 10)
- Intelligent Video Analytics Flow.  
Обнаружение базового движения ячеек в сетке с определением скорости и направления движения. Используется для обнаружения встречного потока в местах большого скопления людей.  
(См. *Intelligent Video Analytics*, Страница 10)
- Essential Video Analytics.  
Надежный анализ видео для малых и средних предприятий, крупных розничных магазинов, складов и коммерческих учреждений. Обнаружение и отслеживание движущихся объектов.  
(См. *Essential Video Analytics*, Страница 12)
- MOTION+.  
Базовое обнаружения изменений ячеек в сетке. Может использоваться для активации записи.  
(См. *MOTION+*, Страница 27)
- Регистрация несанкционированного доступа.  
Обнаружение создания помех для камеры, ее поворота от контролируемой зоны наблюдения, сильного освещения и базовое обнаружение бездействующих/удаленных объектов.  
(См. *Обнаружение попыток несанкционированного вмешательства*, Страница 29)

### Метаданные

Метаданные – это информация, собираемая алгоритмами анализа видеоданных. Для Essential Video Analytics и Intelligent Video Analytics к ней относится любая информация об обнаруженных и отслеживаемых объектах в контролируемой области.

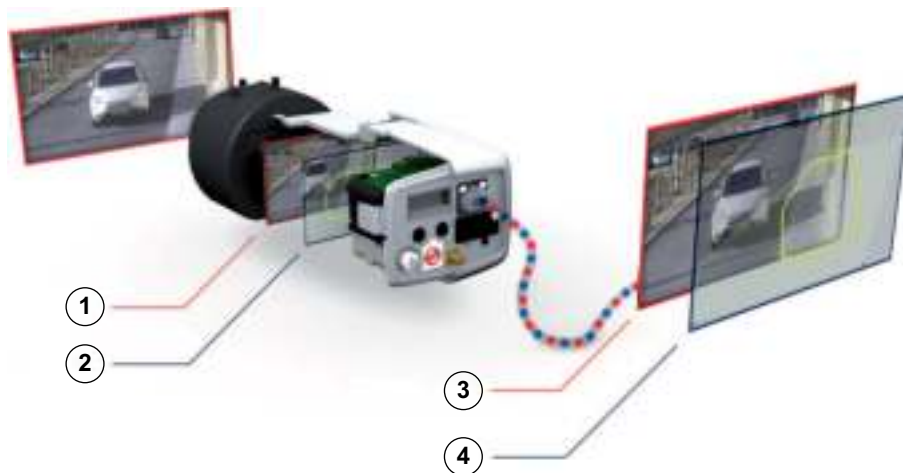
- Тревожный сигнал и счетчик событий
- Положение объекта и его траектория движения
  - На изображении (2D)
  - Географическое местоположение/координаты на плоскости земли (3D)
- Форма объекта
  - Рамка
  - Контур
- Свойства объекта
  - Классификация объектов (**Стоящие люди, Легковые автомобили, Грузовики, Мотоциклы**)
  - Размер объекта (на изображении и в реальности)
  - Скорость и ориентация объекта
  - Гистограмма цвета объекта

- Идентификатор объекта

Для MOTION+ степень изменения каждой ячейки в сетке MOTION+ включается в метаданные. Для Intelligent Video Analytics Flow метаданные описывают вычисленное направление движения.

**Пример:**

Отдельные потоки видео и метаданных. Поток метаданных включает в себя контур обнаруженного автомобиля.



1	Видео	2	Метаданные
3	Видеопоток	4	Поток метаданных

**Инновационные интеллектуальные функции**

В IP-камерах Bosch доступно программное обеспечение для анализа видеоданных. Концепция инновационных интеллектуальных функций обеспечивает поиск нужного видеофрагмента в записанных данных. Можно минимизировать нагрузку на полосу пропускания и память благодаря записи только тревожных ситуаций или выбору оптимальных параметров качества видеокodирования и частоты кадров исключительно для тревожных сигналов. Сигналы о тревожных ситуациях передаются при помощи релейного выхода на устройстве или тревожного подключения видеопотока к декодеру или системе управления видео. Тревожные сигналы могут также передаваться в систему управления видео для запуска расширенных сценариев тревоги. Помимо создания тревожных сигналов ПО создает метаданные, описывающие способ интерпретации содержимого анализируемой сцены. Эти метаданные передаются по сети (и могут также быть записаны) вместе с видеопотоком.





### Forensic Search

Записанные метаданные можно использовать для полного поиска в архиве, где правила можно изменить задним числом в Bosch Video Management System (BVMS) или Video Client. Можно определить и настроить новые задачи для каждого поиска, после чего записанные метаданные сканируются и оцениваются соответствующим образом. Forensic Search оптимизирован по времени и может просканировать огромную базу данных с записями событий в течение нескольких секунд.



#### Замечание!

Метаданные невозможно изменить после их создания. Для аналитического поиска можно использовать, изменять и оптимизировать любую задачу, основанную на оценке метаданных. Однако сами метаданные изменить невозможно.

### Сложность конфигурации по требованию

Программное обеспечение системы анализа видеоданных автоматически запускает тревогу при появлении любого объекта в сцене. Также поддерживаются более сложные настройки: можно настроить до восьми независимых задач в графическом интерфейсе пользователя и ограничить объекты, вызывающие сигнал тревоги, для каждой задачи согласно их свойствам.

Для коррекции перспективы и получения свойств объекта в метрической или британской системе мер можно добавить калибровку камеры. Для поддержки калибровки путем выделения линий и углов сцены доступен мастер настройки. Для точной настройки и объединения предопределенных задач доступен редактор сценариев заданий, в котором можно настроить восемь дополнительных задач.

### Интуитивный графический интерфейс пользователя

Настройку можно выполнить на веб-странице устройства или с помощью инструмента Configuration Manager. Графический интерфейс пользователя на основе мастера установки упрощает процесс настройки системы. Все параметры конфигурации отображаются в виде наложения и могут быть изменены напрямую для удобной настройки и поиска.

После распознавания движения объект обводится на экране желтым контуром, а движение обозначается траекторией зеленого цвета. Если объект и его движение соответствуют условиям правил, определенным для одной из задач обнаружения, генерируется тревожное событие, а контур объекта становится красным. Кроме того, бездействующий объект отмечается значком **[I]**, а удаленный объект – значком **[X]**.

### Качество VCA

Качество анализа видеоданных значительно зависит от условий окружающей среды, таких как:

- Условия видимости, например день, ночь, туман или препятствия
- Вибрация камер на столбах из-за ветра
- Движение листвы на ветру
- Отражения и тени

Дополнительные сведения см. в полном списке ограничений для каждого поддерживаемого метода анализа видеоданных.

### См. также

- *Ограничения Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics, Страница 15*
- *Ограничения Intelligent Video Analytics Flow, Страница 19*
- *Ограничения MOTION+, Страница 28*
- *Ограничения обнаружения несанкционированного вмешательства, Страница 29*

## 3 Алгоритмы VCA

### 3.1 Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics

Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics обнаруживают движущиеся объекты и отслеживают их с течением времени. Доступно множество тревожных сигналов и статистических задач для анализа движения объектов в зоне наблюдения, в том числе местоположения, направления и скорости, а также свойств объектов, таких как размер, скорость, тип и цвет.

Intelligent Video Analytics отличается от Essential Video Analytics тем, что алгоритм обнаружения и отслеживания объектов Intelligent Video Analytics более совершенный. Это приводит к повышенной надежности в сложных погодных условиях, при вибрации камер, наличии воды на фоне, а также к увеличению диапазонов обнаружения.

#### 3.1.1 Intelligent Video Analytics

Intelligent Video Analytics 7.10 компании Bosch — это надежная система для распознавания вторжения на большом расстоянии в экстремальных погодных условиях или других видов анализа видеоданных высокой точности, созданная специально для критически важных объектов.

Эта технология представляет собой современный интеллектуальный метод анализа видеоданных, использующий усовершенствованный алгоритм обнаружения, отслеживания и анализа для надежного определения движущихся объектов при одновременном подавлении паразитных помех, вызывающих ложные тревоги.

В Intelligent Video Analytics используется алгоритм адаптации к сложным условиям, таким как изменения освещения и погодные условия (дождь, снег, облака, листья на ветру). Она также автоматически компенсирует искажения от сотрясения камеры.

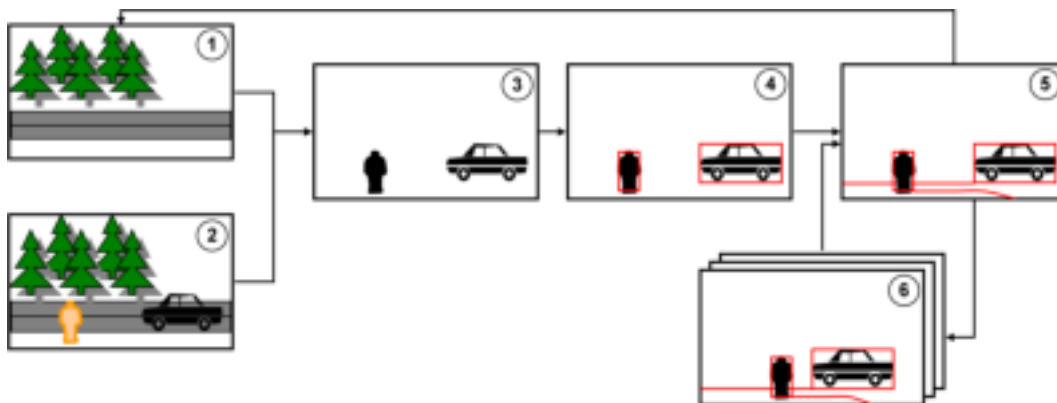
Доступны расширенные функции, такие как пересечение нескольких линий, празднование, оценка плотности скопления людей, а также подсчет отдельных людей. При поиске объекта можно задать фильтр по размеру, скорости, направлению, соотношению сторон и цвету.

В откалиброванных камерах система ПО автоматически различает типы объектов: стоящий человек, машина, велосипед и грузовик. А с версией 6.30 теперь возможно обнаружение объектов на расстоянии, вдвое превышающем возможности версии 6.10.

Это позволяет регистрировать всю информацию об объекте и изменять правила даже после того, как запись произведена, для выполнения полностью настраиваемого поиска в архиве.

#### Вычитание фона в Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics

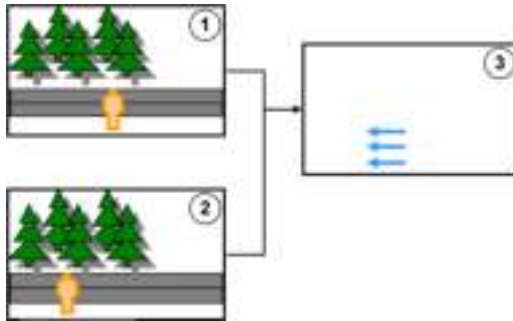
Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics используют технику вычитания фона для получения изображения переднего плана без фона для дальнейшей обработки.



1	Фоновое изображение	2	Текущее изображение
3	Передний план (обновление фона)	4	Обнаруженные объекты (обновление фона)
5	Отслеживание (обновление фона)	6	Отслеживание на предыдущих кадрах (обновление фона)

### Обнаружение движения с помощью Intelligent Video Analytics Flow

Для обнаружения направления движущихся объектов на изображении с камеры, доступно отдельное приложение – Intelligent Video Analytics Flow. Например, можно использовать Intelligent Video Analytics Flow для обнаружения движения в неверном направлении.



1	Предыдущее изображение	2	Текущее изображение
3	Оценка движения		

## 3.1.2

### Варианты использования Intelligent Video Analytics

Intelligent Video Analytics подходит для критически важных приложений и предоставляет надежные результаты даже в самых суровых условиях окружающей среды.

Intelligent Video Analytics подходит для использования в следующих случаях.

- Охрана периметра
  - Критическая инфраструктура
  - Аэропорты и отрасли
  - Правительственные здания
  - Тюрьмы
  - Патрулирование границ
- Видеонаблюдение за гаванями, каналами и береговой линией
- Мониторинг автомобильного движения
  - Соблюдение зон «Парковка запрещена»
  - Обнаружение движения в неверном направлении
  - Мониторинг обочин дороги для выявления неисправных автомобилей
  - Подсчет транспортных средств
- Защита ценных предметов (тревога при касании или извлечении выставочных экспонатов в музее)
- Подсчет людей
- Обнаружение заполнения, очередей и больших скоплений людей

### Специальные режимы отслеживания

Intelligent Video Analytics включает специальные режимы отслеживания, оптимизированные для следующих действий:

- Обнаружение вторжения
- Подсчет людей в помещении

- Защита имущества (функция «не прикасайтесь!»)
- Отслеживание судов

#### **Тревоги и статистические задачи**

Доступны следующие задачи тревог и статистического анализа:

- Распознавание объектов в пределах одной области (включая вход в область и выход из нее) или до 3 областей в указанном порядке
- Распознавание пересечения нескольких линий (до трех), объединенных в определенную последовательность
- Распознавание объектов, движущихся по маршруту
- Распознавание праздношатания в зоне, определенной на основе радиуса и времени
- Распознавание объектов, бездействующих в течение заданного периода времени
- Распознавание удаленных объектов
- Распознавание объектов, чьи свойства, такие как размер, скорость, направление и соотношение сторон, изменяются в течение заданного периода времени (например, падающий объект)
- Подсчет объектов, пересекающих виртуальную линию
- Подсчет объектов в пределах определенной области и формирование тревоги, если достигнут заранее заданный порог значения
- Распознавание толпы определенного уровня в предварительно определенном поле
- Распознавание заданного направления и скорости движения даже в местах большого скопления объектов (например, человек движется в неправильном направлении)
- Распознавание объектов, движущихся против общего потока объектов в пределах определенного участка, даже в местах большого скопления объектов
- Функция фронтального захвата лиц
- Объединение задач при помощи сценариев

#### **Фильтры**

Для повышения эффективности ПО можно настроить на игнорирование заданных областей и объектов небольшого размера. В откалиброванных камерах ПО автоматически различает типы объектов: стоящие люди, велосипеды, машины и грузовики. Кроме того, такие параметры объекта, как размер, скорость, двунаправленное движение, соотношение сторон и цвет могут использоваться в любом сочетании для точного определения именно тех объектов, которые вас интересуют. Статистика свойств объекта сохраняется для точной настройки фильтров объектов. Свойства объекта также можно задать, выбрав похожий объект на видеоизображении.

### **3.1.3**

#### **Essential Video Analytics**

Essential Video Analytics 7.10 компании Bosch является оптимальным решением, когда требуется надежный анализ видео для малых и средних предприятий, крупных розничных магазинов, складов и коммерческих учреждений.

Эта система программного обеспечения не только надежно определяет, отслеживает и анализирует движущиеся объекты, но еще и подавляет помехи, которые могут вызывать ложные тревоги.

Система поддерживает следующие расширенные возможности: пересечение нескольких линий, следование по маршруту, праздношатание, обнаружение бездействующих и удаленных объектов, оценка плотности скопления людей, а также подсчет людей с высоты. При поиске объекта можно задать фильтр по размеру, скорости, направлению, соотношению сторон и цвету.

В откалиброванных камерах система ПО автоматически различает типы объектов: человек, машина, велосипед и грузовик.

### 3.1.4

#### Варианты использования Essential Video Analytics

Essential Video Analytics подходит для малых и средних компаний, крупных розничных магазинов, коммерческих зданий и складов в следующих сценариях использования.

- Обнаружение проникновения в небольшие помещения
- Обнаружение очередей и скоплений людей
- Обеспечение соответствия нормам здравоохранения и безопасности (в том числе обнаружение нарушений правил парковки и заблокированных аварийных выходов)
- Бизнес-аналитика (в том числе подсчет людей, обнаружение очередей и определение плотности людского потока)

#### Специальные режимы отслеживания

Essential Video Analytics включает специальные режимы отслеживания, оптимизированные для следующих действий:

- Обнаружение вторжения
- Подсчет людей в помещении
- Защита имущества (функция «не прикасайтесь!»)

#### Тревоги и статистические задачи

Доступны следующие задачи тревог и статистического анализа:

- Распознавание объектов в пределах одной области (включая вход в область и выход из нее) или до 3 областей в указанном порядке
- Распознавание пересечения нескольких линий (до трех), объединенных в определенную последовательность
- Распознавание объектов, движущихся по маршруту
- Распознавание праздношатания в зоне, определенной на основе радиуса и времени
- Распознавание объектов, бездействующих в течение заданного периода времени
- Распознавание удаленных объектов
- Распознавание объектов, чьи свойства, такие как размер, скорость, направление и соотношение сторон, изменяются в течение заданного периода времени (например, падающий объект)
- Подсчет объектов, пересекающих виртуальную линию
- Подсчет объектов в пределах определенной области и формирование тревоги, если достигнут заранее заданный порог значения
- Распознавание толпы определенного уровня в предварительно определенном поле
- Объединение задач при помощи сценариев

#### Фильтры

Для повышения эффективности ПО можно настроить на игнорирование заданных областей и объектов небольшого размера. В откалиброванных камерах ПО автоматически различает типы объектов: стоящие люди, велосипеды, машины и грузовики. Кроме того, такие параметры объекта, как размер, скорость, двунаправленное движение, соотношение сторон и цвет могут использоваться в любом сочетании для точного определения именно тех объектов, которые вас интересуют. Статистика свойств объекта сохраняется для точной настройки фильтров объектов. Свойства объекта также можно задать, выбрав похожий объект на видеоизображении.

### 3.1.5

#### Обзор и сравнение функций

В следующих таблицах приведены доступные функции Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics.

Задачи тревоги	Essential Video Analytics	Intelligent Video Analytics
Определение любого объекта	✓	✓
Объект в поле	✓	✓
Пересечение линии	✓	✓
Вход в поле	✓	✓
Выход из поля	✓	✓
Праздношатание	✓	✓
Следование по маршруту	✓	✓
Удаленный объект	✓	✓
Бездействующий объект	✓	✓
Счетчик	✓	✓
Оссирансу	✓	✓
Обнаружение скопления	✓	✓
Изменение условий	✓	✓
Поиск сходства	✓	✓
Поток в поле	-	✓
Противопоток в поле	-	✓

Фильтры объекта	Essential Video Analytics	Intelligent Video Analytics
Длительность	✓	✓
Размер	✓	✓
Соотношение сторон в/г	✓	✓
Скорость	✓	✓
Направление	✓	✓
Цвет	✓	✓
Классификация объектов	✓	✓

Режимы отслеживания	Essential Video Analytics	Intelligent Video Analytics
Стандартное отслеживание	✓	✓
Трехмерное отслеживание	✓	✓
Трехмерное отслеживание людей	✓	✓

Режимы отслеживания	Essential Video Analytics	Intelligent Video Analytics
Отслеживание кораблей	-	✓
Режим музея	✓	✓
Другие	Essential Video Analytics	Intelligent Video Analytics
Калибровка	✓	✓
Географическое местоположение	✓	✓
Маскировка VCA	✓	✓
Распознавание лиц	-	✓
Camera Trainer (только в сочетании с Bosch Cloud Based Services)		✓
Надежная работа в экстремальных погодных условиях	-	✓
Компенсация вибрации камер	-	✓
Удвоенное максимальное расстояние обнаружения	-	✓

### 3.1.6

#### Ограничения Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics

В этой главе описываются ограничения, которые следует учитывать при использовании Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics. Хотя система Intelligent Video Analytics намного более надежна во многих случаях и совершает намного меньше ошибок, чем Essential Video Analytics, основные причины возникновения потенциальных ошибок в ней и в Essential Video Analytics по-прежнему являются одинаковыми, поэтому здесь они приведены здесь для обоих алгоритмов.



#### Замечание!

В случае сомнений используйте алгоритм Intelligent Video Analytics.

#### Ограничения отслеживания объектов

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

- Из-за отражений объекты и движение могут не обнаруживаться или число обнаруженных объектов или движений может быть слишком большим. Ложные тревоги могут быть вызваны следующими причинами.
  - Отражающие поверхности на заднем плане
  - Стекла (застекленные фасады зданий)
  - Водные поверхности на заднем плане
  - Лучи света, движущиеся в темноте
- Неожиданное включение прожекторов, движение света фар или отблески факелов могут быть неверно приняты за объект.

- Большие области отраженного света также могут привести к ложному определению движущихся объектов. Однако свет, отраженный, например, от падающих капель дождя, статистически игнорируется за счет небольшого размера капель и единообразной природы их движения.
- Алгоритм распознает движение листвы из-за ветра принимается как слабый, непрерывный и единообразный ветер. Если такое движение пересекается с объектами, возможны ложные и пропущенные обнаружения. Чтобы избежать этого, необходимо правильно настроить положение камеры.
- Сильный ветер, гроза и сильные порывы с разных направлений, особенно на переднем плане зоны наблюдения, могут вызывать ложные тревоги.
- Внезапное появление резких теней облаков, деревьев и зданий может быть принято за объекты. Алгоритм распознает нерезкие тени.
- Контур объекта при сильном солнечном освещении с резкой тенью может включать в себя тень объекта. Это следует учитывать при настройке фильтров соотношения сторон и размера объекта. Алгоритм распознает нерезкие тени.
- Для надежного определения движения и обнаружения его источника необходим неизменный задний план. Чем больше движения происходит на заднем плане, тем сложнее выделить движущийся объект на фоне. Например, человек, идущий на фоне живой изгороди, которая колыхается на ветру, вероятнее всего, не будет обнаружен.
- Если объекты невозможно отличить друг от каждого других или от фона, не может быть обнаружено движение отдельного объекта, например определенных лиц в большой толпе или бездействующий объект в большой толпе.
- Если объекты находятся слишком близко друг к другу или движутся рядом друг с другом, может возникнуть эффект слияния. Он проявляется как общий контур, охватывающий несколько объектов. Это означает, что в зоне наблюдения появляется новый крупный объект, а предыдущий обнаруженный и отслеживаемый объект будет утеряны со всеми последствиями для выбранных задач обнаружения. То же эффект происходит, если объект разделяется на несколько объектов. Чтобы избежать этого, проверьте зону наблюдения камеры, оптимизируйте положение камеры и настройте программное обеспечение соответствующим образом.
- Обнаружение и анализ объектов, попадающих на изображение, задерживается, пока не будет обнаружен значительный размер и движение. Чтобы избежать этого, следует отцентровать все оценки на изображении. При использовании Intelligent Video Analytics с камерами CPP6 и CPP7 параметр чувствительности позволяет настроить баланс между быстрым обнаружением объектов и меньшим количеством ложных тревог, вызываемых незначительным движением.
- При использовании функции **Нажать объект в поле** качество результатов измерения (размера, скорости, соотношения сторон) сильно зависит от правильной калибровки. Обратите внимание, что цветовой фильтр, используемый в этой функции, связан с контуром объекта. В большинстве случаев эти контуры включают в себя дополнительную окружающую среду, в том числе фон (например, асфальт на дороге). Для получения лучших результатов для нужного объекта рекомендуется удалить нежелательные цвета на гистограмме.

### **Минимальный размер объекта и разрешение обработки**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

Алгоритмы Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics используют различные разрешения обработки на разных устройствах и для разных соотношений сторон. Далее представлены разрешения обработки для различных соотношений сторон видео.

- Essential Video Analytics



- 4:3 – 320 x 240
- 16:9 – 320 x 180
- Intelligent Video Analytics (CPP6/7), трехмерное отслеживание включено, шумоподавление ВЫКЛЮЧЕНО/СРЕДНЕЕ, для двигающихся/начавших движение/остановившихся объектов
  - 1:1 – 640 x 640
  - 4:3 – 640x480
  - 16:9 – 640 x 360
- Intelligent Video Analytics (CPP6/7), трехмерное отслеживание выключено или СИЛЬНОЕ шумоподавление или размещенные/унесенные объекты
  - 1:1 – 320 x 320
  - 4:3 – 320 x 240
  - 16:9 – 320 x 180
- Intelligent Video Analytics (CPP4)
  - 5:4 – 255 x 204
  - 4:3 – 240 x 180
  - 16:9 – 320 x 180

В режиме коридора высота и ширина меняются местами. Алгоритмы Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics могут достоверно обнаруживать объекты площадью по крайней мере 20 квадратных пикселей при этом внутреннем разрешении, например 3 x 8 пикселей для стоящего человека.

#### **Ограничения автоматической классификации типа объектов**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

**Примечание.** Для классификации объектов необходима калибровка камеры. Должен быть включен режим **Трехмерное отслеживание**.

- Ползущие или перекатывающиеся люди неотличимы от животных. Только прямоходящие или стоящие люди классифицируются как люди.
- При съемке людей и мотоциклов или велосипедов спереди их легко можно спутать. Мотоцикл или велосипед, снятый спереди, будет классифицирован правильно, только если он движется достаточно быстро. В противном случае он будет быть классифицирован как человек.
- Система не делает различия между велосипедами и мотоциклами.
- Небольшие объекты величиной в несколько пикселей (например, на дальнем расстоянии от камеры) могут быть классифицированы неверно.
- Все объекты изначально считаются неизвестными. Они классифицируются только с течением времени, если системе удастся достаточно достоверно определить класс объекта.

#### **Ограничения конфигурации цветов**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

Если вы ищете именно движущиеся объекты с определенными цветовыми характеристиками, то помните следующее.

- Объект практически никогда не отображается на изображении с неизменными цветовыми характеристиками. Пиксели на внешней границе обнаруживаемого объекта часто содержат цветовую информацию из фона, а не самого объекта. Такие объекты, как автомобили, состоят из множества различных частей (кузов, стекла, колеса). Каждая часть объекта отображается отдельным цветом. Например, крылья – красным, а колеса – черным.
- Цветовые характеристики объекта также зависят от условий освещения. Если условия освещения изменяются, то меняется и цвет отслеживаемого объекта.

Объекты на улице отображаются в различных оттенках, в зависимости от времени суток и погодных условий.

- При изменении положения или направления движения объекта также могут измениться и его цветовые характеристики.

Например, автомобили чаще классифицируются по цвету сбоку, но не сзади. При съемке людей спереди оттенок изображения определяется цветом лица. Если же человек поворачивается спиной, цветовые характеристики определяются цветом волос или головного убора.

#### **Ограничения режима Трехмерное отслеживание**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

**Примечание.** Требуется выполнить калибровку зоны наблюдения. Если зона наблюдения надлежащим образом не откалибрована, то при отслеживании могут быть получены неверные результаты.

- Все объекты должны быть установлены на одной горизонтальной плоскости. Наличие нескольких этажей, пролетов и вертикального движения объекта может привести к неверным результатам.
- Требуется высота установки камеры более 2,5 метров. Высота установки камеры более 3 метров обеспечивает наилучшие результаты.
- Объекты, которые полностью находятся выше линии горизонта, например летающие объекты, не обнаруживаются. В режиме **Трехмерное отслеживание** движение объекта ограничено горизонтальной плоскостью.

#### **Ограничения Трехмерное отслеживание людей**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

**Примечание.** Для классификации объектов необходима калибровка камеры. Должен быть включен режим **Трехмерное отслеживание людей**.

- Для вида сверху высота установки камеры должна быть более 3 метров. Высота установки камеры более 4 метров обеспечивает наилучшие результаты.
- Выберите объектив камеры с диаметром 7–14 % процентов ширины экрана и 8–16 % высоты экрана.
- Другие движущиеся объекты, отражения на земле, мигание света, изменение условий освещения, тени, троллейбусы, люди с багажом или зонтами могут привести к неверным результатам подсчета.
- Дети, находящиеся близко к другим людям, не могут быть обнаружены.
- Если соответствующее число людей в зоне наблюдения превышено, создается все больше кадров без метаданных. Отслеживание будет продолжаться, пока это возможно.

Число людей в зоне наблюдения, которых можно отслеживать в режиме реального времени:

- Приблизительно 10 для Intelligent Video Analytics в камерах CPP4.
- Приблизительно 20 для Intelligent Video Analytics в камерах CPP6 и CPP7.
- Приблизительно 10 для Essential Video Analytics.
- Подсчет линий на границе зоны обзора может не работать.
- **Трехмерное отслеживание людей** недоступно при слабом освещении.
- Люди и объекты схожего размера не различаются (например, чемоданы, тележки).
- Люди с багажом могут посчитаться как несколько человек.

#### **Ограничение подсчета**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

- Частично скрытые объекты и объекты, которые невозможно эффективно отследить из-за скорости, фона или размера, могут привести к ошибкам подсчета.

**Ограничения панорамных камер**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

- Алгоритмы используются только в круглом отображении. Результаты будут преобразованы в панорамное представление.
- Калибровка камеры будет возможна, но мастер калибровки будет недоступен.

**Ограничения определение географического местоположения**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

**Примечание.** Требуется калибровка камеры. Для обеспечения более высокой производительности активируйте режим **Трехмерное отслеживание**.

- Отслеживание возможно только на одной горизонтальной плоскости.
- Для отображения географического местоположения на карте требуется программа просмотра.

**Ограничения обнаружения неподвижных и удаленных объектов**

(Intelligent Video Analytics / Essential Video Analytics)

- Обнаружение **Размещенные объекты/Взятые объекты** будет самым надежным, если этот объект гораздо меньше объекта, который совершает с ним манипуляции.
- Если кто-то ставит или убирает велосипед, велосипед будет распознан как поставленный/взятый объект или как объект, который начал/прекратил движение, потому что велосипед по размеру схож с человеком. Поэтому если вас интересует эта информация, необходимо проверять все бездействующие/удаленные объекты.
- Автомобили всегда должны распознаваться как объекты, которые начали/прекратили движение, так как они гораздо больше, чем люди, которые в них садятся или выходят из них.
- При использовании Intelligent Video Analytics в камерах CPP6 и CPP7 в регионах с интенсивным фоновым движением обнаруживаются только остановившиеся объекты. Активация обнаружения всех остальных типов бездействующих/удаленных объектов в этих областях возможна только путем деактивации подавления шума.

**Ограничения отслеживания водных транспортных средств**

(Доступно только при использовании Intelligent Video Analytics в камерах CPP6 и CPP7)

- Этот режим отслеживания не подходит для слежения за людьми, двигающимися вдоль пляжа.
- Не поддерживаются такие ситуации, как шлюзы, где после открывания ворот вода резко поступает в шлюз, образуя белую пену.
- Высокие волны могут привести к ложным тревогам.
- Две лодки, находящиеся поблизости и следующие друг за другом, будут обнаружены как одна лодка.

**3.1.7****Ограничения Intelligent Video Analytics Flow**

В некоторых условиях не рекомендуется использовать данную систему обнаружения движения. Чтобы получить качественные результаты, придерживайтесь следующих правил.

- Если вычислительная мощность компьютера снижается в результате повышенного потребления ресурсов, необходимых для кодирования, система больше не может обнаружить движение на высокой скорости.
- Для надежного обнаружения минимальный размер объекта должно составлять по крайней мере 8 блоков, размер каждого из которых равен 8 x 8 QCIF-пикселей.
- Объекты, которые пересекают поле обзора камеры менее чем за две секунды, могут быть не обнаружены.

- Поток может быть обнаружен, если скорость и направление объекта относительно постоянны на протяжении указанного короткого периода или расстояния.
- Текстурированные объекты, выделяющиеся на фоне, будут обнаружены с большей вероятностью по сравнению с объектами, сливающимися с фоном.
- Объекты, движущиеся взад и вперед, и объекты, перемещающиеся зигзагообразно, не учитываются при обнаружении потоков. Объект может быть обнаружен как движущийся поток только в том случае, если он движется преимущественно по прямой. Однако если объекты временно скрываются, например, за деревом, обнаружение не прерывается.
- Чувствительная область должна покрывать направление движения, которое необходимо обнаружить. Несколько чувствительных областей должны перетекать друг в друга. В противном случае система не сможет обнаружить поток в этом направлении.
- Интенсивное движение камеры может привести к ложным тревогам и невозможности обнаружения объектов.
- Для обнаружения медленно движущихся объектов диапазон основного потока должен составлять по крайней мере 45 °.
- Для обнаружения временно скрытых объектов установите очень высокое значение активности.

### 3.1.8

#### Лицензии

Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics доступны для всех соответствующих камер. Лицензия не требуется.

Однако обратите внимание, что некоторые предыдущие модели камер CPP4 подготовлены только для использования программного обеспечения Intelligent Video Analytics. Для этих камер требуются лицензии.

#### Замечание!



Обновление версий Intelligent Video Analytics

Если у вас установлена устаревшая версия Intelligent Video Analytics с лицензией, то вам нужно просто обновить программное обеспечение устройства. В этом случае лицензия будет обновлена автоматически. Новый лицензионный ключ не требуется. Оплата не взимается.

#### Замечание!



Актуальное программное обеспечение можно получить от службы технической поддержки или со страницы загрузки на нашем интернет-сайте.

Вы можете обновить встроенное программное обеспечение в режиме веб-браузера на устройстве или при помощи программы Configuration Manager.

## 3.2

### Camera Trainer

#### 3.2.1

#### Введение



Модуль Camera Trainer разработан для улучшения возможностей программы Intelligent Video Analytics с помощью технологии машинного обучения.

По сравнению с программами Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics, модуль Camera Trainer может обнаруживать и классифицировать не только движущиеся, но и неподвижные объекты. По сравнению с программами Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics, модуль Camera Trainer может также отделять объекты, находящиеся близко друг к другу, причем не только людей, и хранить историю предыдущих перемещений.

Обычному программному обеспечению для машинного обучения, предназначенному для систем компьютерного зрения, обычно требуются тысячи положительных примеров целевых объектов и еще больше отрицательных примеров, чтобы распознавать определенную цель где угодно.

Однако одна камера наблюдает только за одной зоной, и нескольких сотен примеров может быть достаточно, чтобы определить, как учитывать определенный целевой объект в этой зоне обзора, независимо от освещения и погодных условий. Модуль Camera Trainer позволяет пользователям обучать камеру в интерактивном режиме для распознавания требуемых целевых объектов или состояний, если у объектов есть отличительная контурная структура.

### Обзор процесса Camera Trainer

Интерактивное обучение детектора		Обнаружение объекта		Оценка
<p>Для обучения детектора предоставьте несколько примеров требуемого целевого объекта или состояния, а также примеры, не похожие на целевой объект. Последовательно улучшайте результаты детектора, пока они не станут удовлетворительными. Загрузите обученный детектор в камеру.</p>		<p>Камера обнаруживает объект и создает метаданные.</p>		<p>Камера оценивает, формирует ли обнаруженный объект тревогу или увеличивает счетчик.</p>

## 3.2.2

### Варианты использования

По сравнению с программами Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics, функция Camera Trainer подходит для следующих вариантов использования.

- **Разделение объектов**  
Модуль Camera Trainer может эффективно разделять и обнаруживать объекты, находящиеся близко друг от друга, например припаркованные автомобили, грузовики, корабли и сосульки. Вы также можете обучить программу для обнаружения частей объекта, например ветрового стекла автомобиля.
- **Длительное отслеживание**  
Модуль Camera Trainer непосредственно определяет объекты, которые не движутся в течение продолжительного времени, что позволяет, например, следить за припаркованными автомобилями в течение длительного периода.

**Примечание.** Для надежного обнаружения движущихся объектов программы Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics выводят неподвижные объекты на задний план на нескольких минут и поэтому не могут использоваться для длительного наблюдения за объектами. В модуле Camera Trainer нет никакого фонового изображения, и он обнаруживает неподвижные объекты независимо от периода времени.

- Изучение новых типов объекта  
Модуль Camera Trainer также можно обучать на других, новых движущихся объектах, таких как торговые корзины или поезда.  
**Примечание.** Программы Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics могут классифицировать легковые автомобили, грузовики и велосипеды, только если их можно визуально отделить от других объектов.
- Обнаружение состояния  
Модуль Camera Trainer может использоваться для обнаружения состояния. Например, детектор можно обучить обнаруживать открытые или закрытые шлагбаумы на парковке, наводнения или сугробы с помощью хорошо видимой мерной линейки.  
**Примечание.** Программы Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics могут обнаруживать движущиеся объекты. Они не поддерживают обнаружение состояния.

### 3.2.3

#### Ограничения

При использовании модуля Camera Trainer соблюдайте следующие ограничения.

- Конфигурация  
Для настройки модуля Camera Trainer можно использовать только программу Configuration Manager. Настройка в веб-браузере невозможна.
- Сведения, связанные с зоной наблюдения  
Модуль Camera Trainer можно обучить только для обнаружения объектов в определенной зоне наблюдения. Если вы обучили детектор на конкретной зоне наблюдения, объект, который требуется обнаруживать позднее, должен иметь такой же размер, перспективу, позу и фон.  
**Такой же размер:** это означает, что расстояние до объекта, который вы хотите обнаруживать, должно таким же, так как размер объектов зависит от расстояния.  
**Такая же перспектива:** это означает, что не следует изменять положение камеры и зону обзора после обучения детектора. Оба изменения не позволяют системе обнаружить объект.  
**Такая же поза:** это означает, что если вы обучаете детектор на объектах, которые снимаются спереди или сбоку, объект должен расположен точно так же, чтобы его можно было обнаружить.  
**Такой же фон:** это означает, что объект следует отделить от фона. Например, детектор, обученный для обнаружения автомобиля на улице, не может распознать лес. Если вам необходимо обнаруживать автомобиль в лесу, добавьте лес как отрицательный пример.



**Примечание.**

Вы можете улучшить результаты и устранить многие ограничения следующим образом.

- Добавьте дополнительные примеры для обучения детектора.
- Для поддержки различных расстояния, перспективы и позы обучите дополнительные детекторы для того же варианта использования.

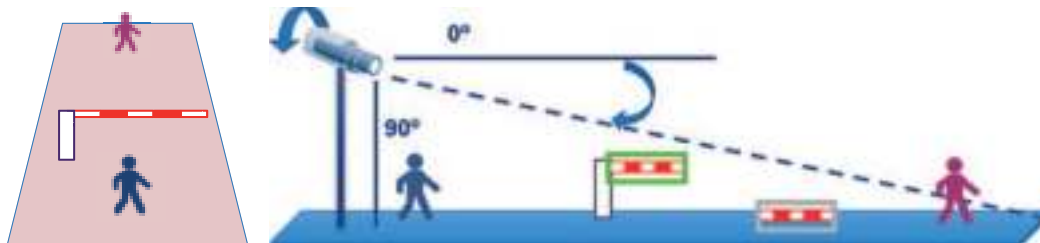
**Пример:** обучите второй детектор на объектах, которые находятся дальше. Убедитесь, что обе зоны обнаружения пересекаются, чтобы была возможность обнаружить объект два раза. Они представляют собой разные дорожки и не могут объединяться.

- Сильная схожесть объектов  
Модуль Camera Trainer оценивает неровные края и информацию о текстурах. Поэтому система не может отличить объект, края которого слишком похожи на контур другого объекта.



- Отсутствие цветовой дифференциации объектов  
Модуль Camera Trainer не может различать объекты разных цветов. Фильтр объекта **Цвет** недоступен.
- Отслеживание объекта  
Для эффективного отслеживания объекты должны быть на 50 % наложены на последнее обнаруженное положение. Если после 5 кадров объект не найден, он будет удален.
- Отсутствие трехмерной объектов  
Трехмерная оценка невозможна, поскольку для нее объекты должны быть расположены на одной горизонтальной плоскости. Однако с помощью модуля Camera Trainer можно обнаруживать части объектов, которые необязательно должны находиться на горизонтальной плоскости. Расстояние до этих объектов, определенное системой, будет больше фактического расстояния. Поэтому трехмерная оценка отключена для всех объектов Camera Trainer.  
**Пример:** отсутствие оценки скорости, размера и определения географического местоположения.  
Только для лиц, которые находятся на одной горизонтальной плоскости, однако горизонтальный шлагбаум расположен выше горизонтальной плоскости. Алгоритм модуля Camera Trainer не может обнаружить шлагбаум, так как тот находится над землей и система считает, что камера расположена дальше от него, чем на самом деле.





Горизонтальная  
плоскость

Фактическое  
положение  
Воспринимаемое  
положение

- В режиме реального времени производительность (12,5/15 кадров/с в зависимости от базовой частоты кадров) не может быть гарантирована и может возникать пропуск кадров, если более 10 детекторов обучены на самой крупной доступной зоне или большее количество детекторов на зоне меньшего размера.
- Аналитический поиск
  - Задачи сигнализации/счетчика можно изменять
  - Обученные детекторы невозможно изменить

### 3.2.4

#### Поддерживаемые/неподдерживается задачи

##### Поддерживаемые задачи

Модуль Camera Trainer поддерживает следующие задачи.

- **Объект в поле**  
См. *Настройка задачи для объекта в поле, Страница 63*
- **Вход в поле**  
См. *Настройка задачи для входа в поле, Страница 80*
- **Выход из поля**  
См. *Настройка задачи для выхода из поля, Страница 82*
- **Пересечение линии**  
См. *Настройка задачи для пересечения линии, Страница 66*
- **Праздношатание**  
См. *Настройка задачи для праздношатания, Страница 68*
- **Следование по маршруту**  
См. *Настройка задачи для следования по маршруту, Страница 72*
- **Счетчик**  
См. *Настройка задачи для счетчика, Страница 86*
- **Осираспу**  
См. *Настройка задачи для загрузки, Страница 89*
- **Изменение условий**  
См. *Настройка задачи для изменения условий, Страница 70*
- **Поиск сходства**  
См. *Настройка задачи для поиска схожих объектов, Страница 85*

##### Неподдерживаемые задачи

Модуль Camera Trainer не поддерживает следующие задачи.

- **Бездействующий объект**<sup>1</sup>  
См. *Настройка задачи для неподвижного объекта, Страница 77*
- **Удаленный объект**<sup>1</sup>  
См. *Настройка задачи для исчезнувшего объекта, Страница 75*



- **Обнаружение скопления** <sup>2</sup>  
См. *Настройка задачи для обнаружения скоплений людей*, Страница 86
- **Несанкционированный доступ** <sup>2</sup>  
См. *Настройка задачи для вмешательства*, Страница 74
- **Поток в поле** <sup>2</sup>  
См. *Настройка задачи для потока в поле*, Страница 107
- **Противопоток в поле** <sup>2</sup>  
См. *Настройка задачи для встречного потока*, Страница 108

<sup>1</sup> Задачи **Бездействующий объект/Удаленный объект** связаны с обработкой фонового изображения Intelligent Video Analytics/Essential Video Analytics. Так как обработка фона не требуется для обучения детектора, эти задачи не поддерживаются.

Если тревога требуется для объекта в конкретной зоне наблюдения, который слишком долго остается в одном и том же положении, используйте задачу **Объект в поле** и укажите достаточное время задержки.

Если объект в конкретной зоне наблюдения больше не находится в том же положении, необходимо использовать язык сценариев задач VCA.

<sup>2</sup> Задачи **Обнаружение скопления**, **Несанкционированный доступ**, **Поток в поле** и **Противопоток в поле** не могут оценивать одиночные объекты и их расположение, однако позволяет получать статистику, оценивать оптический поток и другие свойства.

**См. также**

- *Задачи*, Страница 38
- *Задачи (поток)*, Страница 50

### 3.2.5 Поддерживаемые/неподдерживаемые фильтры объектов

#### Поддерживаемые фильтры объектов

Модуль Camera Trainer поддерживает следующие фильтры объектов.

- Класс
- Направление
- Размер <sup>1</sup>
- Соотношение сторон <sup>1</sup>

<sup>1</sup> Объекты в определенной зоне наблюдения имеют фиксированный размер и соотношение сторон. Поэтому фильтры **Размер** и **Соотношение сторон** имеют смысл, только если требуется отделить эти объекты от других.

#### Неподдерживаемые фильтры объектов

Модуль Camera Trainer не поддерживает следующие фильтры объектов.

- Скорость (нет трехмерного отслеживания земли)
- Цвет

**См. также**

- *Условия задач*, Страница 39

### 3.2.6 Технические характеристики

- Детекторы: максимум 16
- Объектов на детектор на кадр: максимум 100
- Объектов на кадр (в том числе VCA): максимум 1024
- Примеров на детектор: максимум 1024 положительных примера и 1024 отрицательных примера
- Детекторы, работающие в режиме реального времени
  - Максимальный размер: приблизительно 10 детекторов

- Минимальный размер: 16 детекторов
  - Разрешение изображения (доступное детектору)
    - 640 x 360/640 x 480/640 x 640
    - 320 x 180/320 x 240/320 x 320
  - Блоки детектора: 8 x 8 пикселей
  - Минимальные блоки детектора: 4 x 4 пикселей
  - Максимальное число блоков детектора: 64
- Примечание.** Если требуется более 64 блоков размером 8 x 8 пикселей, система автоматически переключается на изображение с низким разрешением 320 x 180.
- Максимальная высота: 16 блоков (128 пикселей)
  - Максимальная ширина: 32 блока (256 пикселей)
  - Максимальный размер квадратного детектора: приблизительно 1/5 ширины изображения и 1/3 высоты изображения для соотношения сторон 16:9
- Примечание.** Возможны неквадратные детекторы.
- Размер автоматически ограничивается в программе Configuration Manager.

### 3.2.7

#### Поддерживаемые камеры

Модуль Camera Trainer доступен во всех цветных IP-камерах Bosch, использующих Intelligent Video Analytics на платформе CPP 6/7/7.3 с версией микропрограммного обеспечения 7.10 или более поздней. Тепловизионные камеры не поддерживаются (например, камеры DINION IP thermal 8000 и MIC IP fusion 9000 thermal channel).

Камеры с поддержкой Camera Trainer

Ниже приведен список камер, которые поддерживались на момент публикации данного руководства.

- CPP6
  - DINION IP starlight 8000 MP (NBN-80052)
  - DINION IP ultra 8000 UHD (NBN-80122)
  - FLEXIDOME IP panoramic 7000 (NIN-70122)
- CPP7
  - DINION IP starlight 7000 HD (NBN-73013, NBN-73023, NBN-74023)
  - FLEXIDOME IP starlight 7000 HD (NIN-73013, NIN-73023)
- CPP7.3
  - MIC IP starlight 7000i (MIC-7502-Z30)
  - MIC IP fusion 9000i (MIC-9502-Z30) color channel

**Примечание.** Камеры сторонних производителей (ONVIF) не поддерживаются.

### 3.2.8

#### Лицензии

Для активации программы Camera Trainer требуется бесплатная лицензия.

Активация лицензии в программе Configuration Manager

1. Запустите программу Configuration Manager.
2. Выберите камеру, откройте вкладку **Службы**, а затем щелкните вкладку **Лицензии**.
3. В поле **Ключ активации** введите ключ лицензии, а затем нажмите кнопку **Сохранить**. Активированные лицензии отображаются в списке **Установленные лицензии**.



#### Замечание!

Вы также можете активировать лицензию с помощью веб-браузера.

### 3.3 MOTION+

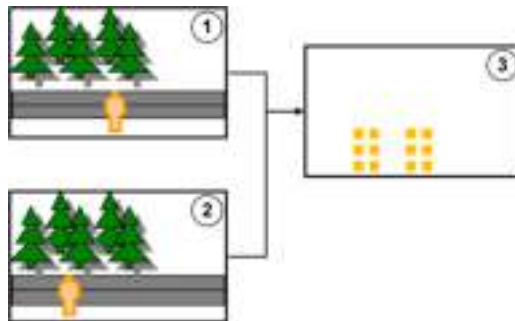
Функция MOTION+ доступна во всех IP-камерах Bosch.

#### Обнаружение изменений с помощью MOTION+

Система MOTION+ может определять и анализировать изменения сигнала на основе алгоритмов обработки изображений. Эти изменения могут возникать при движении в зоне обзора камеры.

Таким образом MOTION+ определяет изменения текущего изображения по сравнению с изображением, снятым на несколько секунд раньше.

Изменения объединяются в блоки обнаружения. Можно настроить, какое количество блоков обнаружения должны указывать на изменения за единицу времени прежде, чем будет создано тревожное событие.



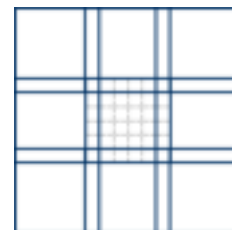
<b>1</b>	Предыдущее изображение	<b>2</b>	Текущее изображение
<b>3</b>	Обнаружение изменений		

#### Разрешение MOTION+

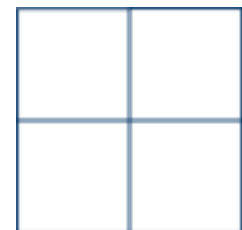
MOTION+ собирает информацию о пикселях в блоки обработки. Размер этих блоков во внутреннем разрешении, используемом для обработки, составляет 6 x 6 пикселей, при этом 1 пиксель пересекается со следующими блоками, или 8 x 8 пикселей без пересечения со смежными блоками, в зависимости от того, используется ли на устройстве микропрограммное обеспечение Intelligent Video Analytics версии до 6.10 и более ранних версий. Для версии 6.10 и более поздних версий все устройства используют растровый блок размером 8 x 8 пикселей. На границе изображения есть нечувствительная область шириной приблизительно в один блок.



Блоки MOTION+



Растровый блок 6 x 6, пересечение 1 пиксель



Растровый блок 8 x 8, без пересечения

#### 3.3.1 Варианты использования

Система MOTION+ доступна на всех IP-камерах производства Bosch и подходит для записи на основе событий.

**Замечание!**

Для правильного обнаружения проникновения используйте программу Essential Video Analytics или IVA Intelligent Video Analysis.

**3.3.2****Ограничения MOTION+**

Соблюдайте следующие ограничения при использовании MOTION+.

- Из-за отражений объекты и движение могут не обнаруживаться или число обнаруженных объектов или движений может быть слишком большим. Ложные тревоги может быть вызваны следующими причинами.
  - Отражающие поверхности на заднем плане
  - Стекла (застекленные фасады зданий)
  - Водные поверхности на заднем плане
  - Лучи света, движущиеся в темноте
- Неожиданное включение прожекторов, движение света фар или отблески факелов могут быть неверно приняты за объект.
- Большие области отраженного света также могут привести к ложному определению движущихся объектов. Однако свет, отраженный, например, от падающих капель дождя, статистически игнорируется за счет небольшого размера капель и единообразной природы их движения.
- Алгоритм распознает движение листвы из-за ветра принимается как слабый, непрерывный и единообразный ветер. Если такое движение пересекается с объектами, возможны ложные и пропущенные обнаружения. Чтобы избежать этого, необходимо правильно настроить положение камеры.
- Сильный ветер, гроза и сильные порывы с разных направлений, особенно на переднем плане зоны наблюдения, могут вызывать ложные тревоги.
- Внезапное появление резких теней облаков, деревьев и зданий может быть принято за объекты. Алгоритм распознает нерезкие тени.
- Контур объекта при сильном солнечном освещении с резкой тенью может включать в себя тень объекта. Это следует учитывать при настройке фильтров соотношения сторон и размера объекта. Алгоритм распознает нерезкие тени.
- Для надежного определения движения и обнаружения его источника необходим неизменный задний план. Чем больше движения происходит на заднем плане, тем сложнее выделить движущийся объект на фоне. Например, человек, идущий на фоне живой изгороди, которая колышется на ветру, вероятнее всего, не будет обнаружен.
- Если объекты невозможно отличить друг от каждого других или от фона, не может быть обнаружено движение отдельного объекта, например определенных лиц в большой толпе или бездействующий объект в большой толпе.

**3.3.3****Лицензии**

MOTION+ автоматически активирована на всех соответствующих камерах. Лицензия не требуется.

**Замечание!**

Актуальное программное обеспечение можно получить от службы технической поддержки или со страницы загрузки на нашем интернет-сайте.

Вы можете обновить встроенное программное обеспечение в режиме веб-браузера на устройстве или при помощи программы Configuration Manager.

## 3.4 Обнаружение попыток несанкционированного вмешательства

Встроенная функция обнаружения несанкционированного вмешательства позволяет обнаружить манипуляции с камерой. Тревожное событие может активироваться, если камера перемещается, частично закрыта, сильно расфокусирована, закрыта или покрашена.

### 3.4.1 Варианты использования

Эту функцию можно использовать в следующих случаях.

- Обнаружение затемнения камеры
- Обнаружение смещения камеры с целевого объекта
- Обнаружение недостаточной общей освещенности
- Обнаружение неподвижных или удаленных объектов

### 3.4.2 Ограничения обнаружения несанкционированного вмешательства

Функция **Регистрация несанкционированного доступа** недоступна в тепловизионных камерах.

### 3.4.3 Лицензии

Лицензия не требуется. Функцию **Регистрация несанкционированного доступа** необходимо активировать в конфигурации VCA.



#### Замечание!

Актуальное программное обеспечение можно получить от службы технической поддержки или со страницы загрузки на нашем интернет-сайте.

Вы можете обновить встроенное программное обеспечение в режиме веб-браузера на устройстве или при помощи программы Configuration Manager.

## 3.5 Intelligent Tracking

Программное обеспечение Intelligent Tracking автоматически увеличивает выбранный объект Intelligent Video Analytics и отслеживает его камерой насколько это возможно.

Для указанных ниже камер это означает следующее.

- Для камер AUTODOME/MIC IP 7000  
Программное обеспечение Intelligent Tracking автоматически увеличивает выбранный объект и отслеживает его.
- Для камер FLEXIDOME IP panoramic 7000  
Программное обеспечение Intelligent Tracking доступно на виртуальном видеоизображении PTZ и управляет отключением развертки изображения.
- Для камер DINION/FLEXIDOME IP 7000/FLEXIDOME IP 8000  
Программное обеспечение Intelligent Tracking может управлять потоком области интереса (ROI).

### Обнаружение движения с помощью кластеризации одинаковых движений и отслеживания



1	Предыдущее изображение	2	Текущее изображение
3	Оптический поток	4	Объекты, обнаруженные с помощью сегментированного оптического потока (с коррекцией глобального движения)
5	Перемещения на предыдущих кадрах	6	Отслеживание

#### 3.5.1

#### Варианты использования

Intelligent Tracking подходит для любой ситуаций, в которых необходимо отслеживать движущиеся объекты.

#### 3.5.2

#### Ограничения Intelligent Tracking

Функция Intelligent Tracking доступна в камерах AUTODOME и MIC.

- Для запуска программного обеспечения Intelligent Tracking требуется Intelligent Video Analytics.
  - Примечание.** MOTION+ и Intelligent Video Analytics Flow не могут запустить программное обеспечение Intelligent Tracking.
- Программное обеспечение Intelligent Tracking не может достоверно обнаруживать объекты в случае движения на фоне, например ветра в деревьях или двигающейся воды. По возможности маскируйте эти области.
- Камеры AUTODOME/MIC IP 7000
  - Если подозрительный объект отслеживается с помощью программного обеспечения Intelligent Tracking, другой подозрительный объект не будет обнаружен в областях, не попадающих в зоны обзора камеры в данный момент.
  - Если камере необходимо значительно увеличить изображение отдаленного подозрительного объекта, он может быть потерян при увеличении.
  - Объекты, которые движутся по направлению к камере, особенно с низкой перспективой, могут оказаться слишком маленькими для надежного отслеживания.
  - Программное обеспечение Intelligent Tracking не может обнаружить объекты на поверхности воды.

#### 3.5.3

#### Лицензии

Лицензия не требуется.

## 4 Основы работы с Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics

В этой главе вы найдете основную информацию по работе с Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics.

### 4.1 Изображение с камеры

Изображение с камеры - это область, снимаемая камерой.

### 4.2 Объекты

Как правило, объекты – это люди или транспортные средства, движущиеся в зоне видимости камеры. Объекты могут быть отфильтрованы в соответствии с определенными параметрами (размером, соотношением сторон, направлением движения, скоростью, местоположением, цветом). Если объект соответствует определенным параметрам, то может быть сформировано тревожное событие. Объекты, не соответствующие определенным вами параметрам, отфильтровываются и не формируют тревожное событие.

Обычно тревожное событие формируется исходя из базовой точки объекта. С помощью некоторых действий вы можете выбрать другую часть объекта.

### 4.3 Триггеры объектов

С помощью триггеров объектов вы можете выбрать точное время формирования тревожного события объектом. Основной для анализа служит виртуальный кадр (рамка) вокруг объекта или рассчитанная трехмерная базовая точка для **Трехмерное отслеживание** и **Трехмерное отслеживание людей**.

Поведение для подачи тревожного сигнала по умолчанию: **Object base point**

В зависимости от приложения, используются следующие типы триггеров объектов.

- Триггеры объектов, которые основаны на областях
- Триггеры объектов, которые основаны на линиях
- Триггеры объектов, которые основаны на маршрутах



#### Замечание!

Чтобы увидеть виртуальную рамку вокруг объекта, щелкните правой кнопкой мыши изображение с камеры, а затем выберите **Показ > Рамки объектов**.

Для отображения траектории объекта щелкните правой кнопкой мыши изображение с камеры, а затем выберите **Показ > Траектории**.

#### 4.3.1 Триггеры объектов на основе областей

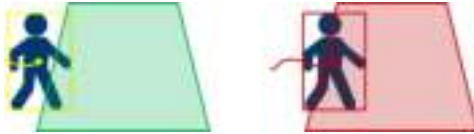
Триггеры объектов можно использовать во всех задачах, которые позволяют ограничивать область обнаружения каким-либо полем.

Доступны следующие триггеры объектов:

- **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.



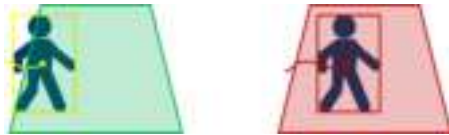
- **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.



- **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.



- **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.



#### Замечание!

Выбирая задачу **Выход из поля**, помните, что при действии данной задачи тревога формируется после того, как объект покинет поле. Поэтому другие триггеры объектов будут действовать следующим образом:

Триггер объекта **Край рамки объекта** формирует тревожное событие, когда в поле нет ни одной границы объекта, что значит, объект полностью покинул поле.

Триггер объекта **Вся рамка объекта** формирует тревожное событие, когда какая-либо часть виртуальной рамки вокруг объекта оказывается вне поля.



#### См. также

- *Настройка задачи для объекта в поле, Страница 63*
- *Настройка задачи для празднования, Страница 68*
- *Настройка задачи для изменения условий, Страница 70*
- *Настройка задачи для исчезнувшего объекта, Страница 75*
- *Настройка задачи для неподвижного объекта, Страница 77*
- *Настройка задачи для входа в поле, Страница 80*
- *Настройка задачи для выхода из поля, Страница 82*
- *Настройка задачи для загруженности, Страница 89*

### 4.3.2

#### Триггеры объектов на основе линий

Триггеры объектов можно использовать во всех задачах, которые позволяют ограничивать обнаружения пересечением линий.

Доступны следующие триггеры объектов:

- **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта пересекает линию.



- **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта пересекает линию.





**См. также**

- *Настройка задачи для пересечения линии, Страница 66*
- *Настройка задачи для счетчика, Страница 86*

**4.4****Калибровка**

Калибровка камеры необходима, чтобы правильно обнаруживать объекты со следующими характеристиками.

- Фильтр объекта для размера и скорости в метрической или британской системе измерений.
- Фильтр объекта следующего типа:
  - **Стоящие люди**
  - **Мотоциклы**
  - **Легковые автомобили**
  - **Грузовики**
- Режим **Трехмерное отслеживание**, в котором объекты отслеживаются на горизонтальной плоскости
- Режим **Трехмерное отслеживание людей**, в котором все объекты интерпретируются как человек и отслеживаются на горизонтальной плоскости. Используйте этот режим отслеживания для подсчета людей (оптимального для вида сверху вниз).
- Географическое местоположение отслеживаемых объектов.
- Удвоенное максимальное расстояние обнаружения (только для Intelligent Video Analytics в камерах CPP6 и CPP7).

Благодаря калибровке для каждого положения камеры создается зависимость между реальным размером объекта и размером, отображаемым на изображении с камеры. Например, вы можете указать программе, что на самом деле высота объекта на изображении с камеры составляет два метра.

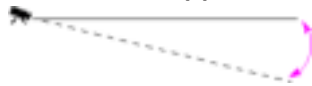
В целях калибровки некоторые значения камеры настраиваются системой автоматически. Другие значения, в том числе угол наклона, угол крена, высота камеры, фокусное расстояние (если меняется), необходимо настраивать вручную.

**Замечание!**

Для камер AUTODOME, MIC и CPP7 угол поворота и угол наклона устанавливаются автоматически.

Для камер AUTODOME, MIC и FLEXIDOME фокусное расстояние устанавливается автоматически. Все эти значения можно также изменить вручную при необходимости.

Чтобы применить изменения положения и ориентации камеры, закройте конфигурацию VCA и снова откройте ее.

**Угол наклона (°)**

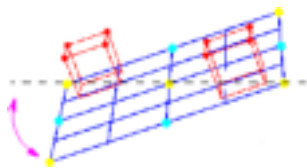
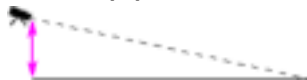
Если угол наклона равен 0 °, то камера установлена параллельно земле.

При угле наклона 90 ° камера установлена вертикально и снимает изображение сверху.

Чем меньше угол наклона, тем менее точно будут рассчитаны размеры объектов и их скорость. Значения должны быть между 0 ° и 90 °. Эти расчеты невозможны при угле наклона 0 °.

**Угол бокового наклона (°)**

Угол крена может отклоняться от горизонтали на значение до 45 градусов.

**Высота (м)****Фокусное расстояние (мм)**

Обычно это расстояние от земли до места установки камеры.

Фокусное расстояние зависит от объектива. Чем короче фокусное расстояние, тем шире зона обзора. Чем длиннее фокусное расстояние, тем меньше зона обзора и больше увеличение.

**Замечание!**

При изменении положения камеры следует произвести повторную калибровку.

**См. также**

- Калибровка камеры, Страница 91
- Настройка общих параметров, Страница 94





## 4.5

### Классификация объектов

Классификация объектов упрощает использование программы Intelligent Video Analytics, автоматически определяя тип объекта согласно его стандартным значениям.

В некоторых случаях необходимо различать объекты, например при наблюдении за воротами, в которые пропускаются только автомобили.

По классификации различаются следующие типы объектов:

-  **Стоящие люди**
-  **Легковые автомобили**
-  **Грузовики**
-  **Мотоциклы** (велосипед или мотоцикл)
- Классы объектов Camera Trainer (при наличии лицензии)

**Замечание!**

Чтобы использовать классификацию объектов, выполните калибровку камеры и выберите трехмерный режим отслеживания.

Чтобы видеть флажки классификации объектов, правой кнопкой мыши щелкните изображение с камеры, а затем **Показ > Флаг класса**.

**См. также**

- Калибровка, Страница 33
- Настройка задачи для объекта в поле, Страница 63
- Настройка задачи для пересечения линии, Страница 66
- Настройка задачи для празднования, Страница 68
- Настройка задачи для изменения условий, Страница 70
- Настройка задачи для следования по маршруту, Страница 72

- *Настройка задачи для исчезнувшего объекта, Страница 75*
- *Настройка задачи для неподвижного объекта, Страница 77*
- *Настройка задачи для входа в поле, Страница 80*
- *Настройка задачи для выхода из поля, Страница 82*
- *Настройка параметров отслеживания, Страница 95*

## 4.6 Поле

Зоны представляют собой многоугольники, охватывающие определенную область: например, вход или открытое пространство перед ограждением. Эти области создаются пользователем. Объекты, движущиеся внутри зоны, могут сформировать тревожное событие.

### См. также

- *Настройка задачи для объекта в поле, Страница 63*
- *Настройка задачи для выхода из поля, Страница 82*
- *Настройка задачи для входа в поле, Страница 80*

### 4.6.1 Отображение полей на изображении с камеры

Поля отображаются следующим образом:



Поле, которое не используется ни в одной из задач, выделено серым цветом.



Поле, которое используется в какой-либо задаче, выделено зеленым цветом. Используемые поля можно редактировать, но нельзя удалять.



Поле, для которого в данный момент сформировано тревожное событие, выделено красным цветом.

### 4.6.2 Создание и редактирование полей

Вы можете создать новое поле. Кроме того, поле можно в любое время отредактировать следующим образом:

- изменить размер поля;
- переместить поле;
- вставить или удалить узлы.

Чтобы создать новое поле, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите изображение с камеры, чтобы создать первый угол поля. При каждом нажатии будет создан новый угол. Дважды щелкните поле, чтобы закончить работу с ним.

Чтобы изменить размер поля, выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Перетащите линию или углы (узлы) поля в желаемое положение на изображении с камеры.

Чтобы переместить поле, выполните следующие действия:

1. Выберите поле.

2. Перетащите поле целиком в желаемое положение на изображении с камеры.

Чтобы вставить угол (узел), выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Правой кнопкой мыши щелкните линию, а затем **Вставить узел** или

Дважды щелкните линию. После этого узел будет добавлен автоматически.

Чтобы удалить угол (узел), выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Щелкните правой кнопкой мыши узел, а затем нажмите **Удалить узел**.

## 4.7

### Линия

Линию можно сравнить с виртуальным тросом. Если объект пересек указанную пользователем линию в определенном направлении, то может быть сформировано тревожное событие.

#### См. также

– *Настройка задачи для пересечения линии, Страница 66*

### 4.7.1

#### Отображение линий на изображении с камеры

Линии отображаются следующим образом:



Линия, которая используется в какой-либо задаче, выделена зеленым цветом. Используемые линии можно редактировать, но нельзя удалять.

Треугольник обозначает направление, в котором нужно пересечь линию, чтобы сформировать тревожное событие. Если тревожное событие формируется при каждом пересечении линии в любом направлении, стрелка отсутствует.

Линия может состоять из нескольких сегментов.

Линия, которая не используется ни в одной из задач, затемнена.



#### Замечание!

Если линия встроена в задачу, можно выбрать направление, в котором ее нужно пересечь, чтобы сформировать тревожное событие.

### 4.7.2

#### Создание и редактирование линий

Вы можете создать новую линию. Линию можно редактировать в любое время. следующим образом:

- вставить или удалить узлы;
- переместить узлы (изменить размер и направление);
- переместить линии.

Чтобы создать новую линию, выполните следующие действия.

- ▶ Нажмите на изображение с камеры. При каждом нажатии создается новый узел линии. Дважды щелкните для завершения линии.

Чтобы вставить узел, выполните следующие действия.

1. Выберите линию.

2. Щелкните правой кнопкой мыши линию или сегмент линии, а затем нажмите **Вставить узел** или дважды щелкните линию. После этого узел будет добавлен автоматически. Чтобы удалить узел, выполните следующие действия.
  1. Выберите линию.
  2. Щелкните правой кнопкой мыши узел, а затем нажмите **Удалить узел**.
 Чтобы изменить размер и направление линии, выполните следующие действия.
  1. Выберите линию.
  2. Перетащите узел в желаемое положение.
 Чтобы переместить линию, выполните следующие действия.
  - Перетащите линию в желаемое положение.

## 4.8

### Маршрут

Если объект движется вдоль указанного пользователем маршрута в определенном направлении, то может быть сформировано тревожное событие. Можно определить допустимые отклонения от этого маршрута, указав соответствующие значения допуска.



#### Замечание!

Если маршрут встроен в задачу, можно выбрать направление, движение в котором по маршруту сформирует тревожное событие.

#### См. также

- *Настройка задачи для следования по маршруту, Страница 72*

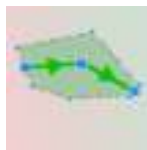
### 4.8.1

#### Отображение маршрутов на изображении с камеры

Маршруты отображаются следующим образом:



Маршрут, который не используется ни в одной из задач, выделен серым цветом.



Маршрут, который используется в какой-либо задаче, выделен зеленым цветом. Используемые маршруты можно редактировать, но нельзя удалять. Треугольник обозначает направление, движение в котором по маршруту сформирует тревожное событие. Если тревожное событие формируется при каждом движении по маршруту в любом направлении, стрелка отсутствует.

### 4.8.2

#### Создание и редактирование маршрута

Вы можете создать новый маршрут. Маршрут можно редактировать в любое время. следующим образом:

- вставить или удалить узлы.
- Перемещение узлов (изменение направления линии)
- Изменение диапазона допуска
- Перемещение маршрутов

Маршрут отображается в виде линии с заданным направлением. Линия имеет диапазон допуска, который отображается как область. Диапазон допуска осесимметричен по отношению к соответствующему отрезку центральной линии. Диапазон допуска можно расширить по отношению к каждому отдельному узлу.

Чтобы создать новый маршрут, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите изображение с камеры. При каждом нажатии создается новый узел маршрута. Дважды щелкните для завершения маршрута.

Чтобы вставить узел, выполните следующие действия:

1. Выделите маршрут.
2. Правой кнопкой мыши щелкните линию, а затем **Вставить узел** или  
Дважды щелкните линию. После этого узел будет добавлен автоматически.

Чтобы удалить узел, выполните следующие действия:

1. Выделите маршрут.
2. Щелкните правой кнопкой мыши узел, а затем нажмите **Удалить узел**.

Чтобы изменить направление маршрута, выполните следующие действия:

1. Выделите маршрут.
2. Перетащите узел маршрута в желаемое положение.

Чтобы изменить диапазон допуска, выполните следующие действия:

1. Выделите маршрут.
2. Перетащите отметку рядом с узлом в желаемое положение.

Чтобы переместить маршрут, выполните следующие действия:

- ▶ Перетащите маршрут в желаемое положение.

## 4.9

### Задачи

Задача, как правило, приводит к формированию тревожного события. Тревожное событие анализируется в системе видеонаблюдения множеством способов. Например, система может начать видеозапись, запереть дверь или отправить сообщение по электронной почте.

К типичным событиям, которые могут сформировать тревогу, относятся следующие:

- Перемещение объекта в определенной области.
- Пересечение объектом одной или нескольких линий, например въезд автомобиля на автостоянку.
- Бесцельное движение объекта в определенной области (праздношатание).
- Перемещение объекта вдоль определенного маршрута.
- Оставлен предмет багажа (неподвижный объект).
- Объект исчез (кража).
- Вмешательство в камеру.



#### Замечание!

Вы можете настроить задачи **Счетчик** и **Оссурансу** так, чтобы они не формировали тревожное событие, а подсчитывали количество происшествий.

#### См. также

- *Настройка задач, Страница 63*

### 4.9.1

#### Создание и редактирование задачи

Чтобы создать новую задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Нажмите **Создать**, выберите задачу, а затем нажмите **ОК**.

Чтобы переименовать задачу, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите задачу, затем ее имя и измените его.

**Примечание.** Если тревожное событие сформировано этой задачей, то она отображается на красном фоне.

Чтобы отредактировать задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Выберите задачу, нажмите **Правка**, а затем измените настройки или дважды щелкните значок слева от имени задачи, чтобы изменить задачу.

Чтобы активировать задачу, выполните следующие действия:

- ▶ В столбце **Тревожный сигнал** поставьте флажок справа от имени задачи.

Чтобы переименовать задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Выберите задачу, а затем нажмите имя задачи и введите новое имя.

Чтобы удалить задачу, выполните следующие действия:

- ▶ Выберите задачу и нажмите **Удалить**.

## 4.10

### Условия задач

Вы можете точно указать свойство (условие) объекта, который должен сформировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не совпадают с указанными, не формируют тревожного события.

С помощью свойства можно искать объекты, если такая функция активирована.

Активировав эту функцию, вы сможете настроить диапазон свойства напрямую, либо с помощью предоставленной управляемой визуализации.

Также свойства можно перенять от отслеживаемого объекта — для этого выберите его.

Выбранный объект будет помечен желтым флажком.

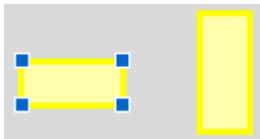
#### Область объекта (м<sup>2</sup>)

Тревожное событие формируют только те объекты, размер которых (зона покрытия) соответствует введенным значениям.

#### Соотношение сторон в/г

Объекты, соотношение сторон которых соответствует введенным значениям, формируют тревожное событие.

Минимальное и максимальное соотношения графически отображаются на изображении в виде двух желтых треугольников. По умолчанию установлены значения, при которых все объекты формируют тревожное событие.



Соотношение представляет собой коэффициент между вертикальным и горизонтальным измерениями объекта на изображении с камеры. Фактическое соотношение сторон может от него отличаться.

Соотношение сторон транспортного средства изменяется при изменении направления его движения на 90°.

Люди, снимаемые сверху, всегда имеют одинаковое соотношение сторон на изображении, независимо от их фактического размера.

**Примечание.** Соотношение сторон изменится, если, например, человек упадет или встанет, за исключением режима **Трехмерное отслеживание людей**. В режиме **Трехмерное отслеживание людей** фигура человека остается в вертикальном положении.

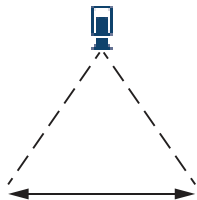
#### Скорость (км/ч)

Тревожное событие формируют только те объекты, скорость движения которых соответствует указанным значениям.

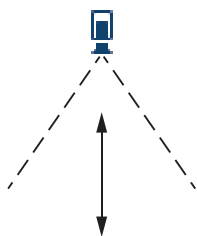
**Замечание!**

Скорость движения под прямым углом к камере может быть определена намного точнее скорости движения в направлении к камере или от нее.

Скорость движения объектов, расположенных ближе к камере, может быть определена намного точнее скорости движения объектов, расположенных вдали.



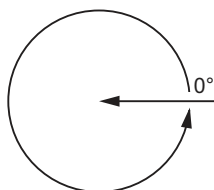
Объект движется под прямым углом к камере:  
скорость определяется точнее



Объект движется в линии прямой видимости камеры:  
скорость определяется менее точно

**Направление 1 (°) / Направление 2 (°)**

Тревожное событие формируют только те объекты, которые движутся в определенном направлении. Направление движение определяется с помощью угла.



При угле 0° объект движется справа налево.

Отсчет производится против часовой стрелки.

Можно ввести дополнительное направление. Таким образом записывается движение в двух направлениях.

Направление графически отображается на изображении желтым круглым сегментом.

**Замечание!**

Используйте только фильтры скорости и направления движения для определения наиболее значимых движений. Выберите параметры для получения наиболее надежных результатов.

**4.11****Цвет**

Вы можете указать цветовые характеристики искомого объекта. Цветовые характеристики объекта используются главным образом при аналитическом поиске для обнаружения движущихся объектов по их цвету. Поскольку отображаемые объекты редко имеют один цвет, искомые цвета обнаруживаются путем анализа различных цветовых пропорций в соответствии с их частотой. Это означает, что, например, можно искать объекты, содержащие 25 % темно-красных пикселей и до 20 % светло-серых пикселей одновременно.

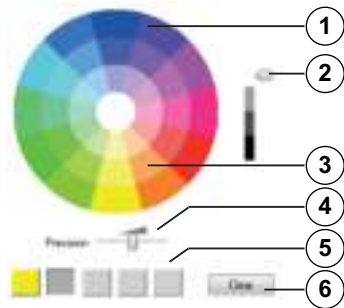
Цветовые характеристики, используемые для фильтрации, можно настраивать с помощью отмеченного объекта.



**Замечание!**

Если размер объектов достигает лишь нескольких пикселей, то их цвет определить невозможно.

Цвета описаны с помощью цветовой модели HSV.

**1** Цветовой цилиндр

Все цвета отображаются в трехмерном режиме. На рисунке цветовой цилиндр представлен в проекции сверху, где насыщенность уменьшается в направлении снаружи внутрь, а значение уменьшается сверху вниз.

В цветовом круге тона, используемые для поиска объектов, отображаются незатененными.

**Замечание!**

На рисунке представлен максимальный учитываемый спектр. При выборе нескольких цветов этот спектр принимается во внимание полностью только в том случае, если другие цвета в точности соответствуют их индивидуальным определениям. Чем выше отклонение, тем уже спектр, принимаемый во внимание при поиске отдельных цветов.

**2** Ползунок для настройки яркости

С помощью этого ползункового регулятора можно выбрать степень яркости цвета. На экране отображается верхняя или нижняя части цветового цилиндра, в зависимости от положения ползункового регулятора.

**3** Цвета

Цвета, по которым можно выполнить поиск. Эти цвета представлены в полях под цветовым цилиндром.

**4** Точность (ползунковый регулятор).

Указывает, насколько точно цвета должны соответствовать характеристикам искомому объекту.

Ползунок в крайнем левом положении: выбранный цвет не определен.

Ползунок в крайнем правом положении: выбранный цвет должен точно соответствовать цвету, который требуется обнаружить.

**Примечание.** Заданную с помощью ползунка точность можно использовать только для одного цвета, она может применяться для нескольких выбранных цветов.

Это означает следующее.

- Один цвет использует весь диапазон точности, а другие цвета должны точно совпадать с искомыми.

или

- На все цвета приходится меньшая точность.

- 5 Содержит цвета, выбранные в цветовом цилиндре. Чем левее расположен цвет в квадратах, тем выше его доля в цветовых характеристиках объекта. Важность цвета в поиске, слева направо: 25 %, 20 %, 15 %, 10 % и 5 %.

**Примечание.** Если выбрано много разных цветов с низкой точностью, практически все цвета будут вызывать ложные тревоги. Рекомендуется выбирать меньше цветов с большей точностью.

6 **Очистить**

Удаляет выбранный цвет.

## 4.12

### Общие параметры

Intelligent Video Analytics поддерживает фронтальное обнаружение лиц. Информация о лицах включаются в поток метаданных.

Снимки лучших изображений лиц формируются автоматически и загружаются в учетные записи FTP или Dropbox.

Вы можете осуществлять поиск лиц на веб-странице.



**Замечание!**

На странице **Общие параметры** можно узнать, откалибрована ли выбранная камера. Для панорамных камер также указывается, где необходимо откалибровать камеру.

## 4.13

### Чувствительная область

С помощью масок VCA вы можете исключить ненужные объекты или области, которые не хотите отслеживать.

В таком случае обнаруживаться и формировать тревожное событие будут только объекты, которые двигаются за пределами масок VCA внутри чувствительной области изображения с камеры. Объекты, движущиеся внутри масок VCA, не сформируют тревожное событие, даже если попали в поле зрения камеры.

В параметрах по умолчанию в чувствительную область входит изображение с камеры целиком.



**Замечание!**

Объект может быть обнаружен только в пределах чувствительных областей. Однако для обнаружения некоторых частей особенно большого объекта чувствительная область может быть увеличена.

Рекомендуем использовать маски VCA в следующих случаях:

- Железная дорога:  
проходящие поезда могут формировать нежелательные сигналы тревог.
- Улицы:  
пешеходы, движущиеся в общественных местах, не должны обнаруживаться детектором — для экономии вычислительных ресурсов и предотвращения ложных тревог.
- Соседние владения:  
области, в которых не ожидается появление движущихся объектов.
- Небо:  
птицы или самолеты могут формировать ложные тревоги.
- Деревья, кустарники и флаги, колышущиеся на ветру.



**Замечание!**

При использовании Intelligent Video Analytics для аналитического поиска в записанных изображениях, анализировать движение можно только в той области, которая была предварительно отмечена как чувствительная.

**См. также**

– *Настройка чувствительной области, Страница 95*

**4.14**

**Праздношатание**

Эта задача формирует тревожное событие, если объект осуществляет незначительное перемещение в пределах определенной области в течение указанного периода времени. Эта область совпадает с полем на изображении с камеры.

Также вы можете настроить формирование тревоги только для объектов в рамках определенного поля обнаружения. Это поле не зависит от оцениваемого радиуса праздношатания.

Этот радиус всегда акцентирован на рассматриваемом объекте. Радиус праздношатания двигается вместе с объектом, а случай праздношатания рассматривается заново согласно прежнему маршруту объекта.

Примеры:	
	<p><b>Нет тревоги:</b> траектория движения объекта входит в радиус праздношатания, но объект находится за пределами поля.</p>
	<p><b>Тревога:</b> объект находится в пределах поля, а его траектория входит в радиус праздношатания. Радиус праздношатания и поле обнаружения не связаны между собой. Тревога также будет сформирована, если в поле обнаружения входит объект, но не весь радиус праздношатания.</p>
	<p><b>Тревога:</b> объект находится в пределах поля, а его траектория входит в радиус праздношатания.</p>
	<p><b>Калибровка:</b> радиус праздношатания меняется согласно калибровке камеры.</p>

## 4.15 Области скопления людей

Область скопления людей представляет собой ту часть видимого камерой изображения, где, предположительно, одновременно находится много людей. Объекты, движущиеся за пределами области скопления людей, не будут формировать тревожное событие, даже если попадут в поле зрения камеры.

Тревожное событие сформируют только объекты в пределах такой области. Если в пределах области скопления людей зафиксирована определенная плотность объектов, формируется тревожное событие.

### См. также

- *Настройка областей скопления людей, Страница 98*

## 4.16 Проверка метаданных — статистика

Гистограммы со статистическими данными об обнаруженных движениях для выбранного поля или для всего экрана.

С помощью статистики вы сможете отслеживать свойства отмеченного объекта в течение продолжительного периода времени и следить за изменениями. Статистические данные помогают точнее настроить критерии фильтрации объектов. Например, вы можете обнаружить подозрительное скопление объектов, которое вопреки вашему желанию не сформировало тревожного события.

Создание статистических данных начнется, как только вы откроете окно. Чем дольше оно остается открытым, тем больше значений сохраняется в статистических данных.

Статистика предлагает следующие гистограммы:

- **Область объекта (м²):** скопление объектов внутри определенной области.
- **Соотношение сторон в/г:** скопление объектов с определенным соотношением сторон.
- **Скорость (км/ч):** скопление объектов, движущихся на определенной скорости.
- **Направление (°):** скопление объектов, движущихся в определенном направлении.
- **Цвет:** отображение цветовых характеристик.


### См. также

- *Проверка метаданных — статистика, Страница 98*

## 4.17 Информация об изображении

В зависимости от конфигурации Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics, дополнительная графика на изображении, например контуры объектов, может предоставить более подробную информацию.

Эти контуры объектов отображаются в реальном времени и всегда точно синхронизированы с движущимся объектом. Во время съемки в реальном времени метаданные запаздывают на один кадр от соответствующего изображения с камеры, поэтому контуры не всегда точно окружают объект.

Дисплей	Описание
	<p>Объекты, формирующие тревожное событие при текущих настройках, появляются на изображении с камеры внутри <b>красного</b> контура.</p>

Дисплей	Описание
	Объект, формирующий только одно тревожное событие, отображается внутри <b>оранжевого</b> контура (например, если объект пересек линию). При аналитическом поиске объект, который должен сформировать тревожное событие, с самого начала выделен оранжевым контуром.
	Объекты, которые определены как движущиеся, но не формирующие тревожное событие при текущих настройках, появляются внутри <b>желтого</b> контура.
	Точка, в которой обнаружен неподвижный объект, отображается внутри рамки и отмечается значком <b>i</b> .
	Точка, в которой обнаружен исчезнувший объект, отображается внутри рамки и отмечается значком <b>X</b> .
	<b>Зеленая</b> линия указывает последнюю траекторию объекта.
	<b>Желтый</b> флажок обозначает объект, выбранный на данный момент. Свойства этого объекта могут быть отображены после создания задачи. Свойства также отображаются в статистике <b>Проверка метаданных</b> . Объект может быть выделен только в том случае, если вы открыли вкладку <b>Проверка метаданных</b> или выполняете действие <b>Приближение</b> при создании задачи.
	Маски VCA отображены в полупрозрачном черном цвете.
	Таким значком обозначается объект, который классифицирован как человек.
	Таким значком обозначается объект, который классифицирован как автомобиль.
	Таким значком обозначается объект, который классифицирован как грузовик.
	Таким значком обозначается объект, который классифицирован как мотоцикл или велосипед.

## 4.18 Сценарии

Сценарии — это приложения с предварительно заданными параметрами, адаптированными к определенным вариантам использования. Все необходимые параметры — от задач до метаданных — устанавливаются системой автоматически.

Доступны следующие сценарии:

- Проникновение (одна область)
- Проникновение (две области)
- Подсчет людей
- Дорожные происшествия
- Встречная полоса движения

### Замечание!

Для всех сценариев необходима калибровка камеры.

При использовании сценариев будет восстановлена конфигурация VCA по умолчанию для сценария.

Все значения (**Создание метаданных** и **Задачи**) можно изменить после активации параметров сценария по умолчанию.

Удалите задачи, которые не подходят для вашего варианта использования.



### 4.18.1

#### Проникновение (одна область)

Этот сценарий обеспечивает обнаружение проникновения на средних расстояниях с очень высокой степенью надежности. Он оптимизирован для обнаружения людей. Для других объектов следует удалить фильтры объекта **Соотношение сторон** и **Скорость**.

При выборе сценария алгоритм автоматически адаптируется к параметрам следующим образом.

- Трехмерное отслеживание  
Для оценки перспективы и автоматического отклонения ложных тревог неподходящего для их расположения размера.
- Чувствительность 60 %
- Сильное шумоподавление  
Для сведения числа ложных тревог к минимуму и обеспечения самой высокой надежности в любых погодных условиях.
- Задача: **Объект в поле** (одна зона)
- Фильтр объекта: минимальное соотношение сторон — 1,5, максимальное — 10  
Типично для обнаружения людей. Измените значение, если требуется обнаруживать другие объекты, например автомобили.
- Фильтр объекта: скорость более 2 км/ч  
Типично для обнаружения людей. Измените значение, если требуется обнаруживать другие объекты, например автомобили.
- Неподвижный объект/удаленные объекты отключено
- Регистрация несанкционированного вмешательства отключена

Чтобы активировать этот сценарий, выполните следующие действия.

1. На вкладке **Основное действие** выберите **Проникновение (одна область)**.
2. Нажмите кнопку **Применить** для активации сценария. Появляется сообщение о том, что для конфигурации VCA будет установлен сценарий по умолчанию.
3. Нажмите **Да**. Параметры будут применены автоматически.

### 4.18.2 Проникновение (две области)

Этот сценарий подходит для обнаружения проникновения на больших расстояниях, например вдоль ограждений. Он оптимизирован для обнаружения людей. Для других объектов следует удалить фильтры объекта **Соотношение сторон** и **Скорость**.

При выборе сценария алгоритма автоматически адаптируются к параметрам следующим образом.

- Трехмерное отслеживание  
Для оценки перспективы и автоматического отклонения ложных тревог неподходящего для их расположения размера.
  - Чувствительность 60 %
  - Среднее шумоподавлением  
Позволяет в два раза увеличить максимальное расстояние обнаружения и использовать трехмерное отслеживание, при этом по-прежнему отклоняет множество ложных тревог.
  - Задачи: **Слева направо** и **Справа налево** на основе задачи **Объект в поле** с двумя областями в соответствующие порядке.
  - Фильтр объекта: минимальное соотношение сторон – 1,5, максимальное – 10  
Типично для обнаружения людей. Измените значение, если требуется обнаруживать другие объекты, например автомобили.
  - Фильтр объекта: скорость более 2 км/ч  
Типично для обнаружения лиц. Измените значение, если требуется обнаруживать другие объекты, например автомобили.
  - Неподвижный объект/удаленные объекты отключено
  - Регистрация несанкционированного вмешательства отключена
- Чтобы активировать этот сценарий, выполните следующие действия.
1. На вкладке **Основное действие** выберите **Проникновение (две области)**.
  2. Нажмите кнопку **Применить** для активации сценария. Появляется сообщение о том, что для конфигурации VCA будет установлен сценарий по умолчанию.
  3. Нажмите **Да**. Параметры будут применены автоматически.

### 4.18.3 Подсчет людей

Этот сценарий подходит для подсчета людей, пересекающих линии.

При выборе сценария алгоритма автоматически адаптируются к параметрам следующим образом.

- Трехмерное отслеживание людей  
Все объекты интерпретируются как люди. Это позволяет разделять людей, расположенных рядом друг с другом.
- Чувствительность 100 %  
и  
Шумоподавление выключено  
Объекты,двигающиеся в перспективе сверху вниз, что рекомендуется для подсчета, а также объекты, расположенные очень близко к камере, проводят очень небольшое время в поле зрения камеры. Для их быстрого обнаружения не требуется выполнять сложные оценки траектории движения для подавления ложного обнаружения на комплексном фоне или в суровых климатических. Повышение чувствительности означает, что объекты будут обнаруживаться системой Video Analytics быстрее и на меньшем пройденном расстоянии. Функция шумоподавления использует дополнительный анализ траектории для подавления ложных объектов, что задерживает обнаружение. Поэтому она также отключена для сценария подсчета людей.

- Задача: **Счетчик** (пересечение линии)
  - Линия: время задержки 0,1 секунды  
При снижении времени задержки до 0,1 секунды необходимо наблюдать за людьми только очень короткое время. Одного кадра до и одного кадра после пересечения линии достаточно для обнаружения пересечения линии. Время задержки 0 секунд никогда не следует использовать, так как человек стоящий на линии будет учитываться как множество людей, пересекающих линию.
  - Остановленный объект: время задержки 300 секунд  
Увеличение времени задержки до 300 секунд означает, что все объекты, которые прекратили двигаться, будут отслеживаться еще 300 секунд до перевода на задний план и, таким образом, будут утрачены для алгоритма. Если в вашем сценарии люди регулярно стоят на месте более 300 секунд, увеличьте время задержки остановлена.
  - Неподвижный объект/удаленные объекты отключено
  - Регистрация несанкционированного вмешательства отключена
- Чтобы активировать этот сценарий, выполните следующие действия.
1. На вкладке **Основное действие** выберите **Счетчик людей**.
  2. Нажмите кнопку **Применить** для активации сценария. Появляется сообщение о том, что для конфигурации VCA будет установлен сценарий по умолчанию.
  3. Нажмите **Да**. Параметры будут применены автоматически.

#### 4.18.4

##### Дорожные происшествия

Этот сценарий подходит для общих дорожных происшествий, таких как движение по встречной полосе, пешеходы на дороге, медленные и остановленные автомобили. При выборе сценария алгоритма автоматически адаптируются к параметрам следующим образом.

- Трехмерное отслеживание  
Для оценки перспективы, например оценки скорости, высокой надежности.
  - Остановленный объект: время задержки 15 секунд
  - Статический объект: время задержки 20 секунд
  - Задачи: **движение в неверном направлении, пешеходы, медленные и остановленные транспортные средства и потерянный объект**
  - Регистрация несанкционированного вмешательства отключена
- Чтобы активировать этот сценарий, выполните следующие действия.
1. На вкладке **Основное действие** выберите **Дорожные происшествия**.
  2. Нажмите кнопку **Применить** для активации сценария. Появляется сообщение о том, что для конфигурации VCA будет установлен сценарий по умолчанию.
  3. Нажмите **Да**. Параметры будут применены автоматически.

#### 4.18.5

##### Встречная полоса движения

Этот сценарий подходит для обнаружения водителей, двигающихся в неверном направлении.

При выборе сценария алгоритма автоматически адаптируются к параметрам следующим образом.

- Трехмерное отслеживание  
Для оценки перспективы, например оценки скорости, высокой надежности.
- Чувствительность 80 %  
Повышенная для более быстрого обнаружения автомобилей. Наличие сложного фона не предполагается.
- Среднее шумоподавление  
Для увеличения дальности обнаружения.



- **Задача: движение в неверном направлении**  
Объект пересекает одну линию за другой. Пересечение обеих линий необходимого для надежной фильтрации ложных тревог, например в случае теней или слияния объектов.
- **Линия: время задержки 0,1 секунды**  
При снижении времени задержки до 0,1 секунды необходимо наблюдать за автомобилями только очень короткое время. Одного кадра до и одного кадра после пересечения линии достаточно для обнаружения пересечения линии. Время задержки 0 секунд никогда не следует использовать, так как автомобиль стоящий на линии будет учитываться как множество автомобилей, пересекающих линию.  
Чтобы активировать этот сценарий, выполните следующие действия.
  1. На вкладке **Основное действие** выберите **Встречная полоса движения**.
  2. Нажмите кнопку **Применить** для активации сценария. Появляется сообщение о том, что для конфигурации VCA будет установлен сценарий по умолчанию.
  3. Нажмите **Да**. Параметры будут применены автоматически.

## 5 Основы работы с потоком Intelligent Video Analytics

В этой главе вы найдете основную информацию по работе с Intelligent Video Analytics Flow.

### 5.1 Задачи (поток)

Задача описывает события, при обнаружении которых на изображении с камеры будет сформировано тревожное событие.

Задачи создаются с помощью мастера. Опытные пользователи смогут точнее настраивать созданные таким образом задачи согласно своим целям в редакторе задач Intelligent Video Analytics.

К типичным событиям, которые могут вызвать тревожное событие, относятся следующие:

- Общее движение (поток) в пределах области.
- Движение против потока.
- Вмешательство в камеру.
- Скопление людей или очередь.

Задача, как правило, приводит к формированию тревожного события. Тревожное событие анализируется в системе видеонаблюдения множеством способов. Например, система может начать видеозапись, запереть дверь или отправить сообщение по электронной почте.

#### См. также

- *Настройка задач, Страница 105*

#### 5.1.1 Создание и редактирование задачи

Чтобы создать новую задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Нажмите **Создать**, выберите задачу, а затем нажмите **ОК**.

Чтобы переименовать задачу, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите задачу, затем ее имя и измените его.

**Примечание.** Если тревожное событие сформировано этой задачей, то она отображается на красном фоне.

Чтобы отредактировать задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Выберите задачу, нажмите **Правка**, а затем измените настройки или

дважды щелкните значок слева от имени задачи, чтобы изменить задачу.

Чтобы активировать задачу, выполните следующие действия:

- ▶ В столбце **Тревожный сигнал** поставьте флажок справа от имени задачи.

Чтобы переименовать задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Выберите задачу, а затем нажмите имя задачи и введите новое имя.

Чтобы удалить задачу, выполните следующие действия:

- ▶ Выберите задачу и нажмите **Удалить**.

### 5.2 Поля

Зоны представляют собой многоугольники, охватывающие определенную область: например, вход или открытое пространство перед ограждением. Эти области создаются пользователем. Объекты, движущиеся внутри зоны, могут сформировать тревожное событие.

#### См. также

- *Настройка задачи для потока в поле, Страница 107*

- *Настройка задачи для встречного потока, Страница 108*

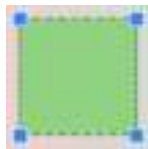
### 5.2.1

#### Отображение полей на изображении с камеры

Поля отображаются следующим образом:



Поле, которое не используется ни в одной из задач, выделено серым цветом.



Поле, которое используется в какой-либо задаче, выделено зеленым цветом. Используемые поля можно редактировать, но нельзя удалять.



Поле, для которого в данный момент сформировано тревожное событие, выделено красным цветом.

### 5.2.2

#### Создание и редактирование полей

Вы можете создать новое поле. Кроме того, поле можно в любое время отредактировать следующим образом:

- изменить размер поля;
- переместить поле;
- вставить или удалить узлы.

Чтобы создать новое поле, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите изображение с камеры, чтобы создать первый угол поля. При каждом нажатии будет создан новый угол. Дважды щелкните поле, чтобы закончить работу с ним.

Чтобы изменить размер поля, выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Перетащите линию или углы (узлы) поля в желаемое положение на изображении с камеры.

Чтобы переместить поле, выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Перетащите поле целиком в желаемое положение на изображении с камеры.

Чтобы вставить угол (узел), выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Правой кнопкой мыши щелкните линию, а затем **Вставить узел**

или

Дважды щелкните линию. После этого узел будет добавлен автоматически.

Чтобы удалить угол (узел), выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Щелкните правой кнопкой мыши узел, а затем нажмите **Удалить узел**.

### 5.3

#### Чувствительная область

В параметрах по умолчанию в чувствительную область входит изображение с камеры целиком. С помощью масок VCA вы можете исключить ненужные объекты или области, которые не хотите отслеживать.

В таком случае обнаруживаться и формировать тревожное событие будут только потоки, которые двигаются за пределами масок VCA внутри чувствительной области изображения с камеры. Потоки, движущиеся внутри масок VCA, не сформируют тревожное событие, даже если попали в поле зрения камеры.

**См. также**

- *Настройка чувствительной области, Страница 109*

## 5.4

### Проверка метаданных – статистика

Гистограммы со статистическими данными об обнаруженных движениях для выбранного поля или для всего экрана.

С помощью статистики вы сможете отслеживать свойства отмеченного объекта в течение продолжительного периода времени и следить за изменениями. Статистические данные помогают точнее настроить критерии фильтрации объектов. Например, вы можете обнаружить подозрительное скопление объектов, которое вопреки вашему желанию не сформировало тревожного события.

Создание статистических данных начнется, как только вы откроете окно. Чем дольше оно остается открытым, тем больше значений сохраняется в статистических данных.

На основе статистических данных строятся следующие гистограммы:

- **Гистограмма направления малой скорости (°)**  
**Гистограмма направления малой скорости (°)**  
**Гистограмма направления высокой скорости (°)**  
(скопление объектов, движущихся на определенной скорости в конкретном направлении)
- **Гистограмма активности (% области)**  
(скопление активности)

**См. также**

- *Проверка метаданных – статистика, Страница 110*

## 5.5



### Информация об изображении




**Замечание!**

Принцип работы Intelligent Video Analytics Flow отличается от распознавания объектов системой Intelligent Video Analytics. Функция Intelligent Video Analytics Flow обнаруживает оптический поток, формируемый движением отдельных блоков. Intelligent Video Analytics Flow не использует калибровку камеры.

В зависимости от конфигурации Intelligent Video Analytics Flow, дополнительная графика на изображении может предоставить более подробную информацию.

Дисплей	Описание
	Красные стрелки указывают на обнаруженный поток, который формирует тревожное событие в соответствии с текущими настройками.
	Желтые стрелки указывают на обнаруженный поток, который не формирует тревожное событие.

Дисплей	Описание
	<p>Стрелки указывают направление движения обнаруженного блока. Длина стрелки указывает скорость блока. Это гарантирует, что движущиеся потоки, которые подробнее определены в настройках, могут быть отфильтрованы и не сформируют тревожное событие.</p>

## 6 Основы работы с MOTION+

В этой главе вы найдете основную информацию по работе с MOTION+.

### 6.1 Изображение с камеры

Изображение с камеры - это область, снимаемая камерой.

### 6.2 Поле

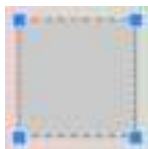
Зоны представляют собой многоугольники, охватывающие определенную область: например, вход или открытое пространство перед ограждением. Эти области создаются пользователем. Объекты, движущиеся внутри зоны, могут сформировать тревожное событие.

#### См. также

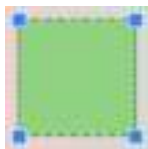
- *Настройка задачи обнаружения любого движения, Страница 112*
- *Настройка задачи движения в поле, Страница 112*

#### 6.2.1 Отображение полей на изображении с камеры

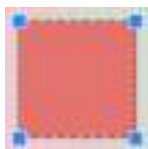
Поля отображаются следующим образом:



Поле, которое не используется ни в одной из задач, выделено серым цветом.



Поле, которое используется в какой-либо задаче, выделено зеленым цветом. Используемые поля можно редактировать, но нельзя удалять.



Поле, для которого в данный момент сформировано тревожное событие, выделено красным цветом.

#### 6.2.2 Создание и редактирование полей

Вы можете создать новое поле. Кроме того, поле можно в любое время отредактировать следующим образом:

- изменить размер поля;
- переместить поле;
- вставить или удалить узлы.

Чтобы создать новое поле, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите изображение с камеры, чтобы создать первый угол поля. При каждом нажатии будет создан новый угол. Дважды щелкните поле, чтобы закончить работу с ним.

Чтобы изменить размер поля, выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Перетащите линию или углы (узлы) поля в желаемое положение на изображении с камеры.

Чтобы переместить поле, выполните следующие действия:

1. Выберите поле.

2. Перетащите поле целиком в желаемое положение на изображении с камеры.

Чтобы вставить угол (узел), выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Правой кнопкой мыши щелкните линию, а затем **Вставить узел**

или

Дважды щелкните линию. После этого узел будет добавлен автоматически.

Чтобы удалить угол (узел), выполните следующие действия:

1. Выберите поле.
2. Щелкните правой кнопкой мыши узел, а затем нажмите **Удалить узел**.

## 6.3 Задачи

Задача описывает события (например, движение объекта в определенной зоне), при обнаружении которых на изображении с камеры будет сформировано тревожное событие. Задача, как правило, приводит к формированию тревожного события. Тревожное событие анализируется в системе видеонаблюдения множеством способов. Например, система может начать видеозапись, запереть дверь или отправить сообщение по электронной почте.

### См. также

– *Настройка задач, общие сведения, Страница 112*

### 6.3.1 Создание и редактирование задач

Чтобы создать новую задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Нажмите **Создать**, выберите задачу, а затем нажмите **ОК**.

Чтобы переименовать задачу, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите задачу, затем ее имя и измените его.

**Примечание.** Если тревожное событие сформировано этой задачей, то она отображается на красном фоне.

Чтобы отредактировать задачу, выполните следующие действия.

- ▶ Выберите задачу, нажмите **Правка**, а затем измените настройки

или

дважды щелкните значок слева от имени задачи, чтобы изменить задачу.

Чтобы активировать задачу, выполните следующие действия:

- ▶ В столбце **Тревожный сигнал** поставьте флажок справа от имени задачи.

Чтобы удалить задачу, выполните следующие действия:

- ▶ Выберите задачу и нажмите **Удалить**.

## 6.4 Чувствительная область

Чувствительная область — это часть изображения с камеры, где может быть обнаружено движение.

С помощью масок VCA вы можете исключить ненужные объекты или области, которые не хотите отслеживать.

В таком случае обнаруживаться и формировать тревожное событие будут только объекты, которые двигаются за пределами масок VCA внутри чувствительной области изображения с камеры. Объекты, движущиеся внутри масок VCA, не сформируют тревожное событие, даже если попали в поле зрения камеры.

В параметрах по умолчанию в чувствительную область входит изображение с камеры целиком.

Рекомендуем использовать маски VCA в следующих случаях:

- Железная дорога:

- проходящие поезда могут формировать нежелательные сигналы тревог.
- Улицы:  
пешеходы, движущиеся в общественных местах, не должны обнаруживаться детектором – для экономии вычислительных ресурсов и предотвращения ложных тревог.
- Соседние владения:  
области, в которых не ожидается появление движущихся объектов.
- Небо:  
птицы или самолеты могут формировать ложные тревоги.
- Деревья, кустарники и флаги, колышущиеся на ветру.

**Замечание!**

При использовании MOTION+ для аналитического поиска в записанных изображениях, анализировать движение можно только в той области, которая была предварительно отмечена как чувствительная.

**См. также**

- *Настройка чувствительной области, Страница 113*

## 6.5

### Проверка метаданных – статистика

На вкладке **Проверка метаданных** содержатся гистограммы со статистическими данными об обнаруженных движениях для выбранного поля или для всего экрана.

С помощью статистических данных можно дольше отслеживать свойства объектов и следить за изменениями. Это позволяет точнее настроить критерии фильтрации.

Создание статистических данных начнется, как только вы откроете окно MOTION+. Чем дольше оно остается открытым, тем больше значений сохраняется в статистических данных.

На основе статистических данных строятся следующие гистограммы:

- **Гистограмма по кластеру ячеек (% от всего экрана)**
- **Гистограмма активности (% области)**

**См. также**

- *Проверка метаданных, Страница 114*
- *Настройка задачи движения в поле, Страница 112*



## 7

### Основы обнаружения несанкционированного вмешательства

В этой главе вы найдете основную информацию по работе с **Регистрация несанкционированного доступа**.

#### Контрольное изображение

Фиксированное видеоизображение с требуемым состоянием ориентации камеры и освещенности зоны, например.

#### Перекрестная проверка

Непрерывно сравнение контрольного изображения с текущим видеоизображением. Если текущее видеоизображение в отмеченных областях отличается от контрольного изображения, включается сигнал тревоги. Это позволяет обнаружить попытки несанкционированного доступа, которые иначе не были бы обнаружены.

Эту функцию можно использовать в следующих случаях.

- Обнаружение затемнения камеры
- Обнаружение смещения камеры с целевого объекта
- Обнаружение недостаточной общей освещенности
- Обнаружение неподвижных или удаленных объектов

#### См. также

- *Настройка обнаружения несанкционированного вмешательства, Страница 115*

## 8 Запуск приложений VCA

Вы можете начать анализ видеоданных (VCA) следующим образом.

- Воспользуйтесь программой Configuration Manager.  
или
- Воспользуйтесь режимом веб-браузера для устройства.

Доступны следующие приложения:

- Intelligent Video Analytics
- Intelligent Video Analytics Flow
- Essential Video Analytics
- MOTION+
- Обнаружение попыток несанкционированного вмешательства

### Замечание!



В любом случае камера должна быть установлена в нужном положении. При работе с камерами AUTODOME и MIC сначала нужно указать отдельные препозиции и уже затем настраивать приложение VCA для каждой из них. Все установленные вами параметры взаимосвязаны с выбранным положением камеры. Это означает, что при каждом изменении положения камеры необходимо заново настраивать приложение VCA.

### См. также


- *Запуск VCA с помощью Configuration Manager, Страница 58*
- *Запуск VCA с помощью веб-браузера, Страница 59*

### 8.1 Запуск VCA с помощью Configuration Manager

Программу Configuration Manager можно установить на любом ПК под управлением ОС Windows, если он подключен по сети с соответствующим устройством. Работать в Configuration Manager можно без лицензии, а для анализа изображений в реальном времени не нужны дополнительные программы.

Системные требования и принципы работы Configuration Manager описаны в руководстве для Configuration Manager.

Чтобы запустить VCA с помощью Configuration Manager, выполните следующие действия:

1. Запустите Configuration Manager.
2. На панели инструментов нажмите вкладку **Мои устройства**, а затем выберите устройство, для которого вы хотите настроить VCA.  
В области «Вид» нажмите вкладку **VCA**.  
Откроется главная страница VCA, а справа появится изображение с камеры.
3. В списке **Режим работы** выберите **Профиль #1** или **Профиль #2**.  
**Примечание.** Чтобы переименовать профиль, нажмите .  
Для камер AUTODOME можно выбрать 16 профилей. Каждый профиль можно использовать для одной препозиции.
4. Только камеры AUTODOME: выберите любую запись в списке препозиций.  
Положение камеры для каждой отдельной препозиции необходимо определить заранее. Каждой из этих предустановок уже можно дать свое уникальное имя.  
Доступны только те препозиции, которые еще не привязаны к какому-либо профилю.
5. В списке **Сценарий** выберите требуемый предварительно заданный сценарий, а затем нажмите **Применить**, чтобы активировать выбор.

**Примечание.** Калибровка камеры требуется для всех сценариев.

- **Проникновение (одна область)**  
Используйте этот сценарий для обнаружения проникновения на средних расстояниях.
  - **Проникновение (две области)**  
Используйте этот сценарий для обнаружения проникновения на больших расстояниях, например вдоль ограждений.
  - **Счетчик людей**  
Используйте этот сценарий для подсчета людей, пересекающих линии.
  - **Дорожные происшествия**  
Используйте этот сценарий для общих дорожных происшествий, таких как движение по встречной полосе, пешеходы на дороге, медленные и остановленные автомобили.
  - **Встречная полоса движения**  
Используйте этот сценарий для транспортных средств, двигающихся в неверном направлении.
6. В списке **Тип анализа** выберите соответствующий тип VCA.  
При изменении типа анализа параметры обнаружения движения и вмешательства принимают значения по умолчанию.  
Сразу же после активации анализа создаются метаданные и, в зависимости от конфигурации, на изображение с камеры накладывается дополнительная информация (например, рамка объекта).
7. При необходимости выберите **Время объединения (с)** в диапазоне между 0 и 20 секундами.  
Отсчет времени объединения всегда начинается при возникновении тревожного события. Оно продлевает тревожное событие на установленный промежуток времени. Благодаря этому тревожные события, происходящие друг за другом, не вызовут несколько тревожных сигналов и событий в быстрой последовательности. В течение времени объединения других тревожных сигналов не возникает. Время после тревожного сигнала, настроенное для записей по тревоге, начинается только по завершении времени объединения.
8. Настройте тип VCA с помощью следующих вкладок.
- **Задачи**
  - **Создание метаданных**
  - **Проверка метаданных**
  - **Регистрация несанкционированного доступа**

**Замечание!**

Если используется конфигурация VCA камеры, то другие пользователи не смогут одновременно настроить VCA этой камеры. Только первый пользователь может выполнять настройку. Другие пользователи получают сообщение о том, что настройка невозможна.

## 8.2

### Запуск VCA с помощью веб-браузера

Также VCA можно запустить в режиме веб-браузера на устройстве.

Чтобы запустить VCA в режиме веб-браузера, выполните следующие действия.

1. Откройте режим веб-браузера для устройства. Для этого в адресной строке веб-браузера введите `http://<IP-адрес устройства>`.
2. Нажмите **Конфигурация > Тревога > VCA (Анализ видеоданных)**.  
Откроется главная страница VCA, а справа появится изображение с камеры.
3. В списке **Конфигурация VCA** выберите **Профиль #1** или **Профиль #2**.

**Примечание.** Если вам нужно переименовать профиль, нажмите .

Для камер AUTODOME можно выбрать 16 профилей. Каждый профиль можно использовать для одной препозиции.

4. Только камеры AUTODOME: выберите любую запись в списке препозиций. Положение камеры для каждой отдельной препозиции необходимо определить заранее. Каждой из этих предустановок уже можно дать свое уникальное имя. Доступны только те препозиции, которые еще не привязаны к какому-либо профилю.
5. В списке **Сценарий** выберите требуемый предварительно заданный сценарий, а затем нажмите **Применить**, чтобы активировать выбор.

**Примечание.** Калибровка камеры требуется для всех сценариев.

- **Проникновение (одна область)**  
Используйте этот сценарий для обнаружения проникновения на средних расстояниях.
  - **Проникновение (две области)**  
Используйте этот сценарий для обнаружения проникновения на больших расстояниях, например вдоль ограждений.
  - **Счетчик людей**  
Используйте этот сценарий для подсчета людей, пересекающих линии.
  - **Дорожные происшествия**  
Используйте этот сценарий для общих дорожных происшествий, таких как движение по встречной полосе, пешеходы на дороге, медленные и остановленные автомобили.
  - **Встречная полоса движения**  
Используйте этот сценарий для транспортных средств, двигающихся в неверном направлении.
6. В списке **Тип анализа** выберите соответствующий тип VCA. При изменении типа анализа параметры обнаружения движения и вмешательства принимают значения по умолчанию. Сразу же после активации анализа создаются метаданные и, в зависимости от конфигурации, на изображение с камеры накладывается дополнительная информация (например, рамка объекта).
  7. При необходимости выберите **Время объединения (с)** в диапазоне между 0 и 20 секундами. Отсчет времени объединения всегда начинается при возникновении тревожного события. Оно продлевает тревожное событие на установленный промежуток времени. Благодаря этому тревожные события, происходящие друг за другом, не вызовут несколько тревожных сигналов и событий в быстрой последовательности. В течение времени объединения других тревожных сигналов не возникает. Время после тревожного сигнала, настроенное для записей по тревоге, начинается только по завершении времени объединения.
  8. При необходимости в области **Регистрация несанкционированного доступа** введите параметры регистрации несанкционированного вмешательства.
  9. Нажмите **Конфигурация**.  
Настройте тип VCA в этом окне.



**Замечание!**

В конфигурации VCA вы можете остановить видеоизображение, нажав кнопку **Зафиксировать**.

**Замечание!**

Если используется конфигурация VCA камеры, то другие пользователи не смогут одновременно настроить VCA этой камеры. Только первый пользователь может выполнять настройку. Другие пользователи получат сообщение о том, что настройка невозможна.

## 9 Сохранение и загрузка конфигурации VCA

Программа Configuration Manager позволяет сохранить и загрузить конфигурацию VCA. Сохранение и загрузка конфигурации VCA с помощью веб-браузера в данный момент не поддерживаются.



### Замечание!

Мы рекомендуем регулярно сохранять конфигурацию для резервного копирования на внешний диск.

Например, вы сможете загрузить файл резервной копии конфигурации в случае потери данных.

### Сохранение конфигурации VCA

Чтобы сохранить конфигурацию VCA, выполните следующие действия.

1. В программе Configuration Manager выберите нужную камеру.
2. Выберите вкладку **VCA** и нажмите вкладку **Основное действие**.
3. Нажмите **Сохранить....**  
Откроется диалоговое окно **Сохранить как**.
4. Выберите необходимую папку.
5. Нажмите **Сохранить**, чтобы сохранить конфигурацию.

### Загрузка конфигурации VCA

Чтобы загрузить существующую конфигурацию VCA, выполните следующие действия.

1. В программе Configuration Manager выберите нужную камеру.
2. Выберите вкладку **VCA** и нажмите вкладку **Основное действие**.
3. Нажмите **Загрузка....**  
Откроется диалоговое окно **Открыть**.
4. Выберите требуемую резервную копию, а затем нажмите **Открыть**.  
Появится диалоговое окно **VCA**.
5. Выберите, следует ли загрузить всю конфигурацию VCA или только ее компоненты, отмеченные флажками в диалоговом окне.
6. Нажмите **ОК** для загрузки конфигурации.

## 10 Настройка Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics

В этой главе описаны порядок настройки и параметры Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics.

### 10.1 Настройка задач

■ ■ ■ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ ■ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Задачи всегда создаются или редактируются с помощью мастера. При использовании мастера для этих целей вы можете просматривать изображение с камеры и применять команды, например, для создания, редактирования или удаления полей. С помощью VCA Task Script Editor опытные пользователи могут точнее настраивать задачи в соответствии со своими индивидуальными целями.

По цвету контура объекта можно определить, будет ли объект формировать тревожное событие при данных настройках.

#### См. также

– *Задачи (поток), Страница 50*

#### 10.1.1 Настройка задачи для обнаружения любого объекта

■ ■ ■ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ ■ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

При первом запуске Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics задача по умолчанию **Определение любого объекта** уже настроена. В рамках этой задачи будут обнаружены все объекты на изображении с камеры. Первоначальные общие параметры установлены таким образом, что ни один объект не исключается.

Конфигурация первой предустановленной задачи соответствует типу задачи **Объект в поле**.

#### 10.1.2 Настройка задачи для объекта в поле

■ ■ ■ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ ■ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если объект движется в пределах определенной области. Эта область совпадает с полем на изображении с камеры.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Объект в поле**, а затем нажмите **ОК**.

### Страница Определите поле

1. Выберите область из списка или создайте новую.  
Чтобы создать область, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол области. С каждым нажатием будет создан новый угол. Дважды щелкните область, чтобы закончить работу с ней.  
**Примечание.**
  - Вы также можете выбрать **На весь экран** или изменить существующее поле.
  - Вы можете создать и объединить до трех областей.
2. В строке **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого объект должен находиться в пределах поля до вызова тревоги. Для этого сначала выберите поле на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждого поля.  
**Примечание.** Если вы введете это значение, то объекты, которые постоянно приближаются и отдаляются от границы поля, не будут каждый раз формировать тревожные события.
3. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

### Определение страницы Триггер

Эта страница отображается, только если вы выбрали хотя бы две области на странице

#### Определите поле.

Вы можете выбрать триггер для формирования тревоги, если объект находится в любой области или во всех областях в определенном порядке и за указанный период времени. Чтобы выбрать триггеры, выполните следующие действия.

1. Выберите один из следующих параметров в поле **Включить тревожное событие:**
  - **если тревога в одной из областей**  
Это формирует тревогу, если объект находится в любой области.  
или
  - **если объект в последней области и пересек предыдущие области**  
Это формирует тревогу, если объект пересек предыдущие области и входит в последнюю область.
2. Установите флажок **в пределах промежутка времени [с]** и введите минимальное и максимальное время. Эти параметры определяют период, в течение которого объект должен попасть в первую область, пересечь вторую область поле и войти в последнюю область.

### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**, а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.



1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.  
**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.
2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта. Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

#### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.  
На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.  
Также вы можете задать направление следующим образом:
  - Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
  - Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

#### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.

1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.

#### См. также

- *Триггеры объектов на основе областей, Страница 31*

- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

### 10.1.3

#### Настройка задачи для пересечения линии

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие в случае пересечения объектом одной или нескольких виртуальных линий.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Пересечение линии**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите линии

1. Выберите линию из списка или создайте новую.  
Чтобы создать линию, нажмите изображение с камеры, чтобы начать с начала линии, затем снова нажмите, чтобы изменить направление. Дважды щелкните линию, чтобы закончить работу с ней.

**Примечание.** Вы можете создать и объединить до трех линий.

2. В поле **Время задержки (с)** введите минимальное время наблюдения за объектом перед пересечением линии и после пересечения линии для активации тревоги. Для этого сначала выберите линию на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждой линии.

**Примечание.** Если вы введете эти значения, то объекты, которые все время движутся в направлении к линии и от нее, не будут каждый раз формировать тревожные события.

3. В списке **Направление** выберите направление, в котором объект должен пересечь линию, чтобы сформировать тревожное событие. Для этого сначала выберите линию на изображении с камеры, а затем нажмите один из следующих пунктов:

**Вперед:** объект формирует сигнал тревоги, если линия пересечена в направлении стрелки на рисунке.

**Назад:** объект формирует сигнал тревоги, если линия пересечена в направлении, противоположном стрелке на рисунке.

**Любой:** объект формирует сигнал тревоги, если линия пересечена в любом направлении.

При необходимости введите промежуток времени для каждой линии.

4. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта пересекает линию.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта пересекает линию.

#### Страница Определите пусковой механизм

Эта страница отображается, только если вы выбрали хотя бы две линии на странице

#### Определите линии.

Вы можете выбрать триггер для формирования тревоги в случае пересечения объектом одной или всех линий в указанном порядке и за указанный период времени.

Чтобы выбрать триггеры, выполните следующие действия.

1. Выберите один из следующих параметров в поле **Включить тревожное событие:**
  - **при пересечении одной из линий**  
Это формирует тревогу, если объект пересекает любую линию.  
или
  - **при пересечении всех линий в установленном порядке**  
Это формирует тревогу, если объект пересекает все линии в определенном порядке.
2. Установите флажок **в пределах промежутка времени [с]** и введите минимальное и максимальное время. Это позволяет указать период, в течение которого объект должен пересечь все линии в заданном порядке.

#### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**), а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

#### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.  
**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.
2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта.  
Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

#### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие.

Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.

На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.

Также вы можете задать направление следующим образом:

- Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
- Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

#### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.


1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.


#### См. также

- *Триггеры объектов на основе линий, Страница 32*
- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Линия, Страница 36*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

### 10.1.4

#### Настройка задачи для празднования

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если объект осуществляет незначительное перемещение в пределах определенной области в течение указанного периода времени. Эта область совпадает с полем на изображении с камеры.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Празднование**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите поле

1. Выберите поле из списка или создайте новое.

Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно двойным щелчком.

**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.

2. В строке **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого объект должен находиться в пределах поля до вызова тревоги. Для этого сначала выберите поле на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждого поля.

**Примечание.** Если вы введете это значение, то объекты, которые постоянно приближаются и отдаляются от границы поля, не будут каждый раз формировать тревожные события.

3. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

#### Страница Определите пусковой механизм

Задайте виртуальный круг вокруг объекта и промежуток времени. Если объект находится в пределах этого виртуального круга дольше допустимого промежутка времени, будет сформировано тревожное событие.

1. В поле **Радиус (м)** введите радиус празднования.
2. В поле **Время (с)** введите промежуток времени в секундах.

#### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**), а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

#### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.

**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.
2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта. Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

#### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м²)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.  
На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.  
Также вы можете задать направление следующим образом:
  - Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
  - Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

#### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.


1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.


#### См. также

- *Триггеры объектов на основе областей, Страница 31*
- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*
- *Праздношатание, Страница 43*

## 10.1.5

### Настройка задачи для изменения условий

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если в течение определенного промежутка времени меняются свойства отслеживаемого объекта.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.

2. На странице **Создайте задачу** выберите **Изменение условий**, а затем нажмите **ОК**.

#### **Страница Фильтрация по условиям объектов**

Задайте индивидуальные свойства, в том числе размер, соотношение сторон, скорость и направление движения, при наличии которых в исходном состоянии объект будет обнаружен.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.  
На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.  
Также вы можете задать направление следующим образом:
  - Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
  - Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

#### **Страница Определение перехода**

Выберите значения, которые формируют сигнал тревоги в случае изменения исходного состояния.

- ▶ Введите значения для **Область объекта (м<sup>2</sup>)**, **Соотношение сторон в/г**, **Скорость (км/ч)**, **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)**.

#### **Страница Определите временной интервал**

Здесь можно указать временной промежуток, в течение которого должны измениться условия.

Промежуток времени будет учитываться при анализе только в случае активации данного параметра. Если параметр не активирован, соответствующие изменения свойств объекта сформируют тревожное событие независимо от периода времени.

1. Поставьте флажок **Условия должны измениться в пределах промежутка времени (с):**.
2. Введите минимальное и максимальное значения в секундах.

#### **Страница Определите поле**

Здесь можно указать область, в которой могут быть обнаружены объекты. Эта область совпадает с полем на изображении с камеры.

1. Выберите поле из списка или создайте новое.  
Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно двойным щелчком.

**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.



2. В строке **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого объект должен находиться в пределах поля до вызова тревоги. Для этого сначала выберите поле на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждого поля.

**Примечание.** Если вы введете это значение, то объекты, которые постоянно приближаются и отдаляются от границы поля, не будут каждый раз формировать тревожные события.

3. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

#### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.


- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**, а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).


#### См. также

- *Триггеры объектов на основе областей, Страница 31*
- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

## 10.1.6

### Настройка задачи для следования по маршруту

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если объект перемещается по определенному маршруту. Маршрут окружен виртуальной областью допуска.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.



#### Замечание!

Эта задача обычно используется в программе Video Client для аналитического поиска. Например, так можно обнаружить людей, перемещавшихся по определенному маршруту.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Следование по маршруту**, а затем нажмите **ОК**.



### Страница Определите маршрут

1. В списке выберите один из ранее созданных маршрутов или нажмите маршрут на изображении с камеры.  
**Примечание.** Также вы можете создать новый маршрут или отредактировать существующий.
2. В строке **Мин. совпадение (%)** введите процентное соотношение от общего расстояния, которое должен пройти объект по маршруту, чтобы сформировать сигнал тревоги.  
Значение указывает общий процент от маршрута. Объект не обязательно должен покрыть указанное расстояние за один раз, чтобы сформировать тревожное событие.
3. В поле **Макс. отклонение (%)** введите процент максимального отклонения от маршрута. Благодаря этому отклонению тревожное событие будет сформировано, даже если объект отдалится от маршрута и возвращается к нему. Объект может покинуть свой маршрут несколько раз.
4. В списке **Направление** выберите, в каком направлении должен двигаться объект, чтобы вызвать сигнал тревоги.  
**Вперед:** формирует сигнал тревоги, если объект движется по маршруту в направлении стрелок на изображении с камеры.  
**Назад:** формирует сигнал тревоги, если объект движется в направлении, противоположном стрелкам.  
**Любой:** формирует сигнал тревоги, если объект движется в любом направлении.
5. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри маршрута.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри маршрута.

### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**, а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.  
**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.
2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта.  
Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м²)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.

На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.

Также вы можете задать направление следующим образом:

- Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
- Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.


1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.


#### См. также

- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Маршрут, Страница 37*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

## 10.1.7

### Настройка задачи для вмешательства

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если в видеоисточник (камеру) предположительно осуществлено вмешательство.

Здесь можно только активировать фильтр для соответствующих событий. Параметры определения вмешательства нельзя изменить. Здесь можно активировать только параметры, выбранные на главной странице VCA.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Несанкционированный доступ**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите пусковой механизм

Тревожное событие будет сформировано, если произойдет одно из активированных событий.

- ▶ Выберите соответствующее событие.

#### Глобальное изменение

Глобальное изменение, настроенное с помощью ползунка **Глобальное изменение** на стандартной странице конфигурации, сформирует сигнал тревоги.

#### Слишком высокая яркость

Вмешательство с использованием яркого света (например, свечение фонариком прямо на объектив) сформирует сигнал тревоги. В основе распознавания лежит средняя освещенность сцены.

#### Слишком слабое освещение

Несанкционированное закрытие объектива сформирует сигнал тревоги. В основе распознавания лежит средняя освещенность сцены.

#### Перекрестная проверка

Отклонение от контрольного изображения на главной странице VCA должно сформировать тревожное событие.

### 10.1.8

#### Настройка задачи для исчезнувшего объекта

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка

**Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если какой-либо объект исчез из определенной области (например, украден). Эта область совпадает с полем на изображении с камеры.



#### Замечание!

Для камер CPP6 обнаружение неподвижных и исчезнувших объектов отключено в областях с активным движением (например, если кусты и деревья сильно качаются на ветру). Если вы хотите обнаруживать неподвижные или исчезнувшие объекты в подобных областях, то в разделе **Создание метаданных** > **Отслеживание** уберите флажок **Подавление шума**. Это также увеличит количество ложных тревог.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Удаленный объект**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите поле

1. Выберите поле из списка или создайте новое.

Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно

двойным щелчком.

**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.

2. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

### Страница Фильтрация по типу объектов

Выберите тип объектов, в случае исчезновения которых будет сформировано тревожное событие.

1. Выберите тип объекта.
  - **Все удаленные объекты:** формирует тревожный сигнал для всех объектов, исчезнувших в чувствительной области на изображении с камеры (начавшие движение и унесенные объекты).  
**Примечание.** Предполагается, что объект был унесен, если после движения в пределах изображения обнаружены изменения на фоне.
  - **Только запущенные объекты:** формирует тревожный сигнал сразу после того, как неподвижный объект (например, машина) в чувствительной области начинает двигаться.
  - **Только взятые объекты:** формирует тревожное событие после того, как неподвижный объект (например, чемодан) в чувствительной области был унесен отслеживаемым движущимся объектом (например, человеком).  
**Примечание.** Промежуток времени, в течение которого объект должен быть вне поля зрения камеры, указан в строке **Взятые объекты**.

### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**, а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.  
**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.
2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта.

Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

#### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.

На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.

Также вы можете задать направление следующим образом:

- Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
- Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

#### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.


1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.

#### См. также

- *Триггеры объектов на основе областей, Страница 31*
- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

### 10.1.9

#### Настройка задачи для неподвижного объекта

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога > VCA (Анализ видеоданных) > Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если в определенной области обнаружен неподвижный или оставленный без присмотра объект (например, предмет багажа без владельца). На изображении с камеры эта область выделяется полем.

#### **Замечание!**



Для камер CPP6 обнаружение неподвижных и исчезнувших объектов отключено в областях с активным движением (например, если кусты и деревья сильно качаются на ветру). Если вы хотите обнаруживать неподвижные или исчезнувшие объекты в подобных областях, то в разделе **Создание метаданных > Отслеживание** уберите флажок **Подавление шума**. Это также увеличит количество ложных тревог.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Бездействующий объект**, а затем нажмите **ОК**.

#### **Страница Определите поле**

1. Выберите поле из списка или создайте новое.  
Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно двойным щелчком.

**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.

2. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

#### **Страница Фильтрация по типу объектов**

Выберите тип неподвижных объектов, в случае обнаружения которых будет сформировано тревожное событие.

1. Выберите тип объекта.
  - **Все бездействующие объекты:** формирует тревожный сигнал для всех неподвижных объектов в чувствительной области на изображении с камеры (остановившиеся или оставленные без присмотра объекты).
  - **Только остановленные объекты:** формирует тревожное событие, если отслеживаемый или движущийся объект (например, машина) останавливается в чувствительной области.

**Примечание.** Промежуток времени, в течение которого объект должен оставаться неподвижным, указан в поле **Остановленные объекты**.

- **Только размещенные объекты:** формирует тревожное событие, если отслеживаемый объект (например, человек), оставляет объект (например, чемодан) в чувствительной области на изображении с камеры.

**Примечание.** Промежуток времени, в течение которого объект должен оставаться неподвижным, указан в поле **Размещенные объекты**.

#### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**), а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

#### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.

**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.

2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта. Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

#### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие.

Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.

На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.

Также вы можете задать направление следующим образом:

- Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
- Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.



### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.


1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.


#### См. также

- Триггеры объектов на основе областей, Страница 31
- Классификация объектов, Страница 34
- Поле, Страница 35
- Задачи, Страница 38
- Условия задач, Страница 39
- Цвет, Страница 40

## 10.1.10

### Настройка задачи для входа в поле

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если объект, ранее замеченный за пределами поля, пересекает границу и оказывается внутри него.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Вход в поле**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите поле

1. Выберите область из списка или создайте новую.  
Чтобы создать область, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол области. С каждым нажатием будет создан новый угол. Дважды щелкните область, чтобы закончить работу с ней.

##### Примечание.

- Вы также можете выбрать **На весь экран** или изменить существующее поле.
  - Вы можете создать и объединить до трех областей.
2. В строке **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого объект должен находиться в пределах поля до вызова тревоги. Для этого сначала выберите поле на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждого поля.

**Примечание.** Если вы введете это значение, то объекты, которые постоянно приближаются и отдаляются от границы поля, не будут каждый раз формировать тревожные события.

3. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.



- **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
- **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
- **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

#### Определение страницы Триггер

Эта страница отображается, только если вы выбрали хотя бы две области на странице

#### Определите поле.

Вы можете выбрать триггер для формирования тревоги, если объект находится в любой области или во всех областях в определенном порядке и в указанный период времени. Чтобы выбрать триггеры, выполните следующие действия.

1. Выберите один из следующих параметров в поле **Включить тревожное событие:**
  - **при попадании в одну из областей**  
Это формирует тревогу, если объект попадает в любую область.  
или
  - **при попадании во все поля в установленном порядке**  
Это формирует тревогу, если объект попадает во все области в заданном порядке.
2. Установите флажок **в пределах промежутка времени [с]** и введите минимальное и максимальное время. Этот позволяет определить период, в течение которого объект должен попасть во все области в указанном порядке.

#### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**), а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

#### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.  
**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.
2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта.  
Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

#### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.  
На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.  
Также вы можете задать направление следующим образом:
  - Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
  - Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

#### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.


1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.


#### См. также

- *Триггеры объектов на основе областей, Страница 31*
- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

## 10.1.11

### Настройка задачи для выхода из поля

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если объект, ранее замеченный в пределах поля, пересекает границу и выходит из него.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Выход из поля**, а затем нажмите **ОК**.

### Страница Определите поле

1. Выберите область из списка или создайте новую.  
Чтобы создать область, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол области. С каждым нажатием будет создан новый угол. Дважды щелкните область, чтобы закончить работу с ней.  
**Примечание.**
  - Вы также можете выбрать **На весь экран** или изменить существующее поле.
  - Вы можете создать и объединить до трех областей.
2. В строке **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого объект должен находиться в пределах поля до вызова тревоги. Для этого сначала выберите поле на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждого поля.  
**Примечание.** Если вы введете это значение, то объекты, которые постоянно приближаются и отдаляются от границы поля, не будут каждый раз формировать тревожные события.
3. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

### Замечание!

Выбирая задачу **Выход из поля**, помните, что при действии данной задачи тревога формируется после того, как объект покинет поле. Поэтому другие триггеры объектов будут действовать следующим образом:

Триггер объекта **Край рамки объекта** формирует тревожное событие, когда в поле нет ни одной границы объекта, что значит, объект полностью покинул поле.

Триггер объекта **Вся рамка объекта** формирует тревожное событие, когда какая-либо часть виртуальной рамки вокруг объекта оказывается вне поля.



### Определение страницы Триггер

Эта страница отображается, только если вы выбрали хотя бы две области на странице

#### Определите поле.

Вы можете выбрать триггер для формирования тревоги, если объект покидает любую область или все области в определенном порядке и за указанный период времени. Чтобы выбрать триггеры, выполните следующие действия.

1. Выберите один из следующих параметров в поле **Включить тревожное событие:**
  - **при выходе из одной из областей**  
Это формирует тревогу, если объект покидает любую область.  
или
  - **при выходе из всех областей в установленном порядке**  
Это формирует тревогу, если объект покидает все области в заданном порядке.
2. Установите флажок **в пределах промежутка времени [с]** и введите минимальное и максимальное время. Этот позволяет определить период, в течение которого объект должен выйти из всех областей в указанном порядке.

### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**, а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.

**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.

2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта. Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.

На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.

Также вы можете задать направление следующим образом:

- Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
- Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.

1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.


3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.


**См. также**

- *Триггеры объектов на основе областей, Страница 31*
- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

### 10.1.12

#### Настройка задачи для поиска схожих объектов

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если обнаруженный объект похож на ранее классифицированный объект.

**Примечание.** Эту задачу можно использовать для интеллектуального слежения.



**Замечание!**

Эта задача обычно используется в программе Video Client для аналитического поиска. Например, таким образом можно обнаружить людей, похожих на конкретного человека.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Поиск сходства**, а затем нажмите **ОК**.

**Страница Приближение**

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображаются цвета объекта. Объект отмечен желтым треугольником.

**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.

2. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта. Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

**См. также**

- *Условия задач, Страница 39*

### 10.1.13

#### Настройка задачи для обнаружения скоплений людей

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Задача формирует тревожное событие, если в пределах определенной области обнаружено несколько объектов. На изображении с камеры эта область указана в качестве поля скопления людей.

Чтобы использовать функцию **Обнаружение скопления**, сначала создайте контрольное изображение фона без людей на странице настройки VCA. Это контрольное изображение должно изображать текущий фон, снятый камерой. Если фон изменился, создайте новое контрольное изображение.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Обнаружение скопления**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Фильтрация по свойствам поля скопления

1. В списке **Выберите поле скопления**: выберите одно из созданных полей скопления людей.  
**Примечание.** Здесь нельзя создавать или редактировать поле скопления людей.
2. Отрегулируйте ползунок **Плотность скопления**, чтобы указать, насколько плотным должно быть скопление людей, чтобы система определила его как скопление. Масштаб данной шкалы зависит от настроек и условий работы системы. Путем испытания системы определите значимое пороговое значение, при котором система будет формировать тревожное событие.
3. В поле **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого скопление людей должно находиться в пределах поля, чтобы сформировать тревожный сигнал.
4. В поле **Время сглаживания (с)** введите минимальный промежуток времени, по истечении которого будет сформирован тревожный сигнал, когда плотность скопления людей в рамках указанного периода превысит значение, установленное ползунком **Плотность скопления**.

#### См. также

– *Настройка областей скопления людей, Страница 98*

### 10.1.14

#### Настройка задачи для счетчика

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача позволяет подсчитывать количество людей, пересекающих одну или несколько линий.



#### Замечание!

Для подсчета количества людей рекомендуется использовать ракурс камеры «вид сверху». Откалибруйте камеру и установите режим **Трехмерное отслеживание людей**.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Счетчик**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница **Определите линии**

1. В списке выберите одну из созданных линий, либо нажмите линию на изображении с камеры.  
**Примечание.** Также вы можете создать новую линию, либо отредактировать существующую.
2. При необходимости выберите вторую и третью линии.
3. В поле **Время задержки (с)** введите минимальное время наблюдения за объектом перед пересечением линии и после пересечения линии для активации тревоги. Для этого сначала выберите линию на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждой линии.  
**Примечание.** Если вы введете эти значения, то объекты, которые все время движутся в направлении к линии и от нее, не будут каждый раз формировать тревожные события.
4. В списке **Направление** выберите направление, в котором объект должен пересечь линию, чтобы сформировать тревожное событие. Для этого сначала выберите линию на изображении с камеры, а затем нажмите один из следующих пунктов:  
**Вперед:** объект формирует сигнал тревоги, если линия пересечена в направлении стрелки на рисунке.  
**Назад:** объект формирует сигнал тревоги, если линия пересечена в направлении, противоположном стрелке на рисунке.  
**Любой:** объект формирует сигнал тревоги, если линия пересечена в любом направлении.  
При необходимости введите промежуток времени для каждой линии.
5. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта пересекает линию.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта пересекает линию.

#### Определение страницы **Counter Limit and Alarm**

1. В поле **Limit** введите максимальное значение.
2. Нажмите **Начать подсчет заново** или **Stop counting**.
  - **Начать подсчет заново:** после достижения максимального значения система перезапустит счетчик.
  - **Stop counting:** после достижения максимального значения система остановит счетчик.
3. Установите **Alarm on overflow** флажок, чтобы формировать тревогу при достижении ограничения.

#### Страница **Фильтрация по классу объекта**

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**, а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

#### Страница **Приближение**

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.



1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.  
**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.
2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта. Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.  
На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.  
Также вы можете задать направление следующим образом:
  - Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
  - Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.

1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.

### См. также

- *Триггеры объектов на основе линий, Страница 32*



- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Задачи, Страница 38*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

### 10.1.15

#### Настройка задачи для загруженности

■ ■ ■ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Задачи**

■ ■ ■ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача создает событие тревоги, если в поле скапливается определенное количество людей. Кроме того, эта задача настраивает счетчик с текущим числом объектов в поле.



#### Замечание!

Эта задача полезна для управления очередями.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Загруженность**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите поле

1. Выберите поле из списка или создайте новое.  
Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно двойным щелчком.

**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.

2. В строке **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого объект должен находиться в пределах поля до вызова тревоги. Для этого сначала выберите поле на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждого поля.

**Примечание.** Если вы введете это значение, то объекты, которые постоянно приближаются и отдаляются от границы поля, не будут каждый раз формировать тревожные события.

3. В списке **Пусковой механизм пересечения** выберите триггер объекта.
  - **Центр объекта:** объект формирует тревогу, когда центр объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Край рамки объекта:** объект формирует тревогу, когда одна из границ виртуальной рамки вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Вся рамка объекта:** объект формирует тревогу, когда вся виртуальная рамка вокруг объекта находится внутри чувствительной области.
  - **Object base point:** объект формирует тревогу, когда базовая точка объекта находится внутри чувствительной области.

#### Страница тревоги загруженности

1. Установите флажок **Alarm on overcrowding**, если система должна формировать тревожное событие, когда в области находится слишком много объектов.

2. В поле **Critical value** введите количество объектов, которые должны находиться по крайней мере в пределах области для формирования тревоги.
3. Установите флажок **Тревога при отсутствующих объектах**, если система должна формировать тревожное событие, когда в области недостаточно объектов.
4. В поле **Critical value** введите количество объектов, которые должны находиться в пределах области для формирования тревоги.
5. Установите флажок **Задержка тревоги** и в поле **Время задержки (с)** введите минимальное время задержки.

#### Страница Фильтрация по классу объекта

Вы можете указать, какие классы объектов не могут формировать тревогу.

- ▶ Установите требуемые флажки (**Стоящие люди, Мотоциклы, Легковые автомобили и Грузовики**), а также классы объекта Camera Trainer, если имеется соответствующая лицензия).

#### Страница Приближение

Задайте приблизительные значения для различных свойств объекта. На основе этих значений вы сможете настроить параметры на следующем этапе.

1. Нажмите движущийся объект на изображении с камеры. Вы увидите размер, соотношение сторон, скорость и направление движения отмеченного объекта. Также отображены цветовые характеристики объекта.

**Примечание.** Свойства объекта постоянно меняются. Принимаются свойства объекта, действительные на момент нажатия мышью.

2. Чтобы использовать свойства отмеченного объекта, поставьте флажок **Применить значения**.
3. Отрегулируйте ползунок **Точность** каждого свойства, чтобы указать, насколько точно оно должно соответствовать характеристикам искомого объекта. Чем ближе к правому краю установлен ползунок, тем точнее должно соответствовать свойство искомого объекта для формирования тревожного события. Если ползунок полностью сдвинут влево, то свойство игнорируется, а значение не будет использоваться на следующем шаге.

#### Страница Фильтрация по условиям объектов

Вы можете указать, какие свойства объекта будут формировать тревожное событие. Объекты, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. В строке **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальное и максимальное значения для размера.
2. В строке **Соотношение сторон в/г** введите минимальное и максимальное значения или выберите прямоугольник на изображении с камеры и перетащите узел, чтобы изменить размер изображения.
3. В строке **Скорость (км/ч)** введите минимальное и максимальное значения для скорости.
4. В строках **Направление 1 (°) / Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения объекта. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.

На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.

Также вы можете задать направление следующим образом:

- Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, нажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.

- Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, нажмите кнопку мыши и переместите край.

### Страница Фильтрация по цветам объектов

Укажите цветовые характеристики искомого объекта.

1. С помощью ползункового регулятора настройте степень яркости цвета.
2. Для поиска можно выбрать до пяти цветов. Выберите квадрат, а затем нажмите желаемый цветовой сегмент.
3. С помощью ползунка **Точность** укажите, насколько точно цвета должны совпадать с цветовыми характеристиками объекта.
4. При необходимости удалите выбранный цвет. Для этого выберите квадрат и нажмите **Очистить**. Если справа от удаленного цвета расположены другие цвета, они автоматически переместятся и займут большую долю в цветовых характеристиках объекта.

### См. также

- *Триггеры объектов на основе линий, Страница 32*
- *Классификация объектов, Страница 34*
- *Поле, Страница 35*
- *Условия задач, Страница 39*
- *Цвет, Страница 40*

## 10.2

### Создание метаданных



#### Замечание!

На этой вкладке расположены основные параметры, с помощью которых вы можете оптимизировать производительность. Устанавливаемые здесь параметры и значения действительны для всех задач.

#### 10.2.1

### Калибровка камеры

■ ■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Калибровка**

■ ■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Калибровка**



#### Замечание!

Эта страница недоступна для панорамных камер. Калибровку панорамной камеры выполняйте в разделе **Меню установщика** > **Позиционирование**.

IP-камеры Bosch помогают вам в их калибровке, предоставляя всю информацию, которая доступна самой камере.

При калибровке камеры предполагается, что земля является горизонтальной и полностью плоской, при этом камера изучает положение и зону обзора относительно плоскости земли. Размер датчика камеры и фокусное расстояние объектива определяют ширину зоны обзора и расстояние с достаточным разрешением. Высота над плоскостью земли и относительные углы камеры к горизонтальной плоскости (углы наклона и поворота) определяют фактическую область обзора камеры. В камерах CPP7 углы обзора камеры определяются дополнительными датчиками.

Поэтому следующие значения камеры, необходимые для калибровки, автоматически устанавливаются для камер различных типов:

Значения камеры		
Угол наклона/поворота	Фокусное расстояние	Размер матрицы
Автоматически устанавливаются для:	Автоматически устанавливаются для:	Автоматически устанавливается для всех IP-камер Bosch.
– Камеры AUTODOME	– Камеры AUTODOME	
– Камеры MIC	– Камеры MIC	
– Камеры CPP7	– Камеры FLEXIDOME	

Для камер AUTODOME, MIC, FLEXIDOME и CPP7 вручную необходимо устанавливать только высоту камеры над землей. Если необходимо, можно вручную изменить углы наклона и поворота, а также фокусное расстояние.

#### Замечание!

Установите камеру ее в конечное положение и настройте коэффициент масштабирования объектива перед калибровкой камеры. Любые изменения положения камеры или фокусного расстояния объектива не будут изменяться, пока страницы конфигурации VCA открыты.

Для веб-страницы устройства: закройте конфигурацию VCA и откройте еще раз, чтобы получить значения, которые автоматически устанавливаются камерой.

В Configuration Manager: внесите изменения на страницах, отличных от **Задачи, Создание метаданных** и **Проверка метаданных**, а затем откройте **Создание метаданных > Калибровка** еще раз.



#### Открытие страницы Калибровка с активной конфигурацией по умолчанию или не откалиброванной камерой

В стандартной конфигурации камера не откалибрована. Если флажок **Use camera values** установлен, отображаются все значения, которые устанавливаются автоматически. Они остаются неизменными и изменить их нельзя. Введите все отсутствующие значения, нажмите **Применить** и сохраните конфигурацию.

#### Открытие страницы Калибровка, если камера уже откалибрована и флажок Use camera values установлен

Значения камеры, которые устанавливаются автоматически, отображаются вместе с обновленными значениями, хотя старая калибровка остается активной. Нажмите **Отмена**, чтобы получить используемые значения, или нажмите **Применить**, чтобы выполнить калибровку с использованием обновленных значений. Сохраните конфигурацию.

#### Открытие страницы Калибровка, если камера уже откалибрована и флажок Use camera values снят

Отображаются значения, которые настроены пользователем вручную. Чтобы получить значения, которые устанавливаются автоматически, установите флажок **Use camera values**, нажмите **Применить**, а затем сохраните конфигурацию.



#### Замечание!


Состояние калибровки (камера откалибрована/не откалибрована) отображается на странице **Общие параметры**.


Чтобы заменить автоматически установленные значения, выполните следующие действия.


- ▶ Снимите флажок **Use camera values**. Введите новые значения, а затем установите флажок **Фиксированное**.

Чтобы задать значения вручную, выполните следующие действия.

1. Для каждого параметра (угол наклона, угол крена, высота, фокусное расстояние), значение которого известно (например, после измерения высоты камеры над землей или получения фокусного расстояния объектива), установите флажок **Фиксированное** и введите значение.
2. Для всех неизвестных значений расположите элементы калибровки на изображении с камеры. Используйте эти калибровочные элементы, чтобы обвести отдельные контуры отображаемой сцены на изображении с камеры, и определите положение и размеры этих линий и углов.

- Нажмите кнопку , чтобы разместить вертикальную линию на изображении. Вертикальная линия соответствует линии, перпендикулярной плоскости земли, например линия дверного проема, угла здания или фонарного столба.

- Нажмите кнопку , чтобы поместить линию на плоскости земли на изображении. Линия на земле соответствует линии, принадлежащей плоскости земли, например линия дорожной разметки.

- Нажмите кнопку , чтобы поместить угол на плоскости земли изображения. Угол на плоскости земли представляет угол, лежащий на горизонтальной плоскости земли, например угол ковра или разметка на автостоянке.

3. Отрегулируйте элементы калибровки в соответствии с ситуацией:
  - Введите действительный размер линии или угла. Для этого выберите линию или угол, а затем введите размер в поле **Размер (м)**.  
**Пример:** вы разместили горизонтальную линию вдоль днища автомобиля. Вы знаете, что длина автомобиля составляет 4 метра. Введите значение 4 м для длины этой линии.
  - Укажите положение или длину линии или угла. Для этого перетащите линию или угол целиком, либо их конечные точки по отдельности, в желаемое положение на изображении с камеры.
  - Удалите линию или угол. Для этого выберите линию или угол и нажмите **Удалить элемент**.

#### **Примечание.**

**Синие** линии обозначают элементы калибровки, добавленные вами.

**Белые** линии указывают необходимое расположение элемента на изображении с камеры с учетом текущих результатов калибровки или определенных данных калибровки.

4. Нажмите **Применить элементы**, чтобы отрегулировать калибровочные элементы согласно результатам или данным калибровки.
5. Нажмите **Калибровать**.  
**Примечание.** При перемещении калибровочных элементов калибровка выполняется автоматически.
6. Нажмите **Применить**, чтобы сохранить калибровку для данного изображения.

**Замечание!**

Если расстояние до камеры (геопозиционирование) не имеет значения, то достаточно будет указать высоту и фокусное расстояние по отношению друг к другу. Благодаря этому можно выполнить простую калибровку. Для этого нужно пометить 2-3 человека вертикальными линиями и указать их размеры. 1,80 м будет достаточно. Чтобы получить оптимальные результаты, один человек должен стоять на переднем плане, а второй – на заднем.

Проверка калибровки:

Чтобы проверить калибровку, вставьте калибровочные элементы рядом с объектами, параметры которых известны.

1. Нажмите **Проверить**.

Эта кнопка меняет пометку на **Калибровать**.

2. Разместите элементы на изображении с камеры с помощью описанных ранее действий.

Под кнопками указаны размеры элемента согласно конфигурации в процессе калибровки. Эти размеры должны совпадать с фактическими, т.е. реальная линия длиной 1 м на снимаемом изображении должна отображаться как линия с такой же длиной.

3. Нажмите **Калибровать**, чтобы переключиться обратно в режим калибровки.

**Горизонт**

Если значения совпадают, области изображения с камеры имеют цветной фон:

- **Синий**: эта область соответствует небу. Нижняя граница голубой области соответствует линии горизонта. Объекты, обнаруженные в синей области, не могут быть правильно отфильтрованы по размеру или скорости.
- **желтый**: объекты размером менее 2 м, расположенные ниже линии горизонта, не могут быть обнаружены, поскольку слишком малы. Чтобы обнаруживать объекты в этой области, разместите камеру в другом месте.

Если камера установлена, например, на относительно небольшой высоте в здании, подобное отображение не требуется, поскольку вся область, охватываемая камерой, находится ниже линии горизонта.

Подсказка указывает на отклонение элементов, которые были созданы из предложенных элементов. Чем меньше значение, тем лучше калибровка.

**См. также**

- *Калибровка, Страница 33*

**10.2.2****Настройка общих параметров**

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Общие параметры**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Общие параметры**

На этой странице вы можете включить функцию **Распознавание лиц**.

- ▶ Поставьте флажок **Распознавание лиц**, если хотите сохранять лица для их распознавания.

**См. также**

- *Общие параметры, Страница 42*

### 10.2.3

#### Настройка чувствительной области

■ ■ ■ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Чувствительная область**

■ ■ ■ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Чувствительная область**  
На этой странице вы можете настроить нечувствительные области.



#### Замечание!

Нечувствительные области (**Маски VCA**) не применяются для оценки численности скопления людей.

Чтобы настроить нечувствительную область, выполните следующие действия:

1. На странице **Маскировка VCA** нажмите **Добавить**. Нечувствительная область добавлена на изображение с камеры.  
**Примечание.** Также нечувствительную область можно настроить прямо на изображении с камеры. Для этого нажмите изображение с камеры. При каждом нажатии создается новый угол нечувствительной области. Двойным щелчком вы можете завершить создание области.
2. При необходимости вы можете отрегулировать положение и размер нечувствительной области на изображении с камеры.

Чтобы удалить нечувствительную область, выполните следующие действия.

- ▶ На странице **Маскировка VCA** выберите нечувствительную область в списке или на изображении с камеры и нажмите **Удалить**.

#### См. также

- *Чувствительная область, Страница 42*

### 10.2.4

#### Настройка параметров отслеживания

■ ■ ■ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Отслеживание**

■ ■ ■ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Отслеживание**

На этой странице вы можете настроить параметры режима отслеживания и обнаружения объектов.

Чтобы настроить параметры отслеживания, выполните следующие действия:

1. На странице **Параметры отслеживания** выберите тип отслеживания.
  - **Стандартное отслеживание:** стандартное отслеживание движущихся областей на плоскости изображения. Калибровка не требуется. Может быть использована для сцены, которая включает несколько этажей, лестницу и т. п. По возможности объекты разделены, а фигуры сглаживаются автоматически.
  - **Трехмерное отслеживание:** трехмерное отслеживание объектов на горизонтальной плоскости. По возможности объекты разделены. Фигуры объектов автоматически сглаживаются, а для стоящих людей регулируется трехмерная модель.



Это позволяет улучшить обнаружение и отслеживание в сценах с одной основной горизонтальной плоскостью. Например, режим **Трехмерное отслеживание** не может быть использован для сцены, которая состоит из нескольких этажей или лестницы.

**Примечание.**

**Трехмерное отслеживание** активируется только после калибровки камеры. Для обнаружения и отслеживания объектов на горизонтальной плоскости и определения фактического размера объектов требуется калибровка. Не рекомендуется использовать **Трехмерное отслеживание**, если камера расположена на высоте менее 2,50 м (оптимальная высота: выше 3 м).

– **Трехмерное отслеживание людей:**

все объекты воспринимаются как люди и разделяются соответствующим образом. На людей накладываются трехмерные фигуры. Эта функция оптимизирована для обнаружения и отслеживания людей сверху и в закрытых помещениях.

**Примечание.**

**Трехмерное отслеживание людей** активируется только после калибровки камеры. Для обнаружения и отслеживания объектов на горизонтальной плоскости и определения фактического размера объектов требуется калибровка. Если выбран режим **Трехмерное отслеживание людей**, соотношение сторон человека не меняется, даже если он упадет или сядет. В режиме **Трехмерное отслеживание людей** фигура человека остается в вертикальном положении.

– **Отслеживание кораблей** (только для камер CPP6 и CPP7):

отслеживание, оптимизированное для отслеживания объекта над поверхностью воды, например водных судов.

– **Режим музея:**

отслеживание, оптимизированное для обнаружения любого движения вблизи музейного экспоната. Например, тревожное событие будет сформировано, если человек находится слишком близко к экспонату или притрагивается к нему. Объекты не разделяются между собой.

**Примечание.** Рекомендуется использовать **Режим музея** совместно с триггером пересечения **Край рамки объекта**.

2. Только для камер CPP4:

в поле **Область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальный размер для всех объектов, обнаружение которых сформирует тревожное событие. Объекты, размер которых меньше указанного, будут проигнорированы. Это значение не должно быть слишком большим, иначе интересующие вас объекты будут случайно пропущены и не вызовут тревожный сигнал.

**Примечание.** Значение графически отображается на изображении с камеры в виде квадратов с желтыми рамками. Чтобы изменить значение, перетащите один из двух синих узлов. Желтые квадраты можно перемещать по изображению с камеры, чтобы накрывать объекты, используемые для сравнения размеров.

3. Только для камер CPP6 и CPP7:

в поле **Минимальная область объекта (м<sup>2</sup>)** введите минимальный размер для всех объектов, обнаружение которых сформирует тревожное событие.

4. В списке **Подавление шума** выберите нужный пункт (**Выкл.**, **Средняя**, **Сильный**) для улучшенного подавления ложных тревог.

Например, тревожных сигналов, вызванных:


- деревьями и кустарниками, колышущимися на ветру;




- любым стационарным объектом, который движется в плоскости камеры;
  - низкоконтрастными тенями, отражениями и изменениями освещенности.
5. Только для камер CPP6 и CPP7:  
отрегулируйте ползунок **Чувствительность**, чтобы настроить чувствительность.
- Примечание.** Когда появляется новый объект, Video Analytics анализирует пройденное им расстояние и период времени, в течение которого объект находился в поле зрения. Это позволяет системе решить, следует ли формировать тревожное событие и добавить объект в метаданные, либо его можно пропустить. Решение может быть отсрочено, если активировано подавление помех, а часть изображения содержит помехи.
- Если система замечает слишком много ложных объектов, вы можете снизить чувствительность, либо наоборот, увеличить ее, если система игнорирует или вовсе не замечает объекты.

## 10.2.5

### Настройка параметров для обнаружения неподвижных и исчезнувших объектов

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Бездействующие/удаленные**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Бездействующие/удаленные**

На этой странице вы можете настроить параметры отслеживания неподвижных и исчезнувших объектов.

Чтобы настроить параметры, выполните следующие действия:

1. В разделе **Отслеживаемые объекты**, в поле **Время задержки (с) (только остановленные объекты)** введите промежуток времени, в течение которого отслеживаемый или движущийся объект должен оставаться неподвижным, чтобы быть обнаруженным системой. Обратите внимание, что в этом случае отслеживание объекта прекращается.
2. Поставьте флажок **Создавать метаданные для 'запущенных/остановленных'**, чтобы создать метаданные следующим образом:  
Начавшие движение объекты: формирует метаданные, когда неподвижный объект (например, автомобиль) в чувствительной области трогается с места.  
Остановившиеся объекты: формирует метаданные, если отслеживаемый или движущийся объект (например, автомобиль) стоит в чувствительной области в течение указанного промежутка времени.
3. Поставьте флажок **Создавать метаданные для 'размещенных/взятых'**, чтобы создать метаданные следующим образом:  
Оставленные объекты: формирует метаданные, если объект (например, чемодан) оставлен в чувствительной области отслеживаемым движущимся объектом (например, человеком) на указанный промежуток времени.  
Унесенные объекты: формирует метаданные, если неподвижный объект (например, чемодан) в чувствительной области был унесен отслеживаемым движущимся объектом (например, человеком) после указанного промежутка времени.
4. В поле **Время задержки (с)** введите промежуток времени в секундах, в течение которого объект должен оставаться неподвижным, чтобы быть классифицированным как таковой.


5. Только для камер CPP6 и CPP7:  
в поле **Область объекта (м²)** введите минимальный и максимальный размеры для всех объектов, обнаружение которых сформирует тревожное событие. Объекты, размеры которых меньше или больше указанного, будут проигнорированы. Убедитесь в том, что интервал между минимальным и максимальным размерами не является слишком малым; в противном случае соответствующие объекты могут быть случайно исключены из диапазона, формирующего тревожное событие.  
**Примечание.** Значения отображаются графически на изображении с камеры в виде двух квадратов с желтыми рамками. Чтобы изменить значения, перетащите один из двух синих узлов. Желтые квадраты можно перемещать по изображению с камеры, чтобы накрывать объекты, используемые для сравнения размеров.


**См. также**

- *Настройка задачи для исчезнувшего объекта, Страница 75*
- *Настройка задачи для неподвижного объекта, Страница 77*

## 10.2.6

### Настройка областей скопления людей

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Поля скоплений**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Поля скоплений**

На этой странице вы можете настроить области скопления людей.

Чтобы настроить области скопления людей, выполните следующие действия:

1. На странице **Параметры поля скопления** нажмите **Добавить**. Область скопления людей добавлена на изображение с камеры.  
**Примечание.** Также область скопления людей можно настроить прямо на изображении с камеры. Для этого нажмите изображение с камеры. При каждом нажатии создается новый угол области скопления людей. Двойным щелчком вы можете завершить создание области.
2. При необходимости вы можете отрегулировать положение и размер области скопления людей на изображении с камеры.

Чтобы удалить области скопления людей, выполните следующие действия:

- ▶ На странице **Параметры поля скопления** или на изображении с камеры выберите область скопления людей и нажмите **Удалить**.

**См. также**

- *Настройка задачи для обнаружения скоплений людей, Страница 86*
- *Области скопления людей, Страница 44*

## 10.3

### Проверка метаданных — статистика

С помощью отображаемых здесь значений можно оценить, какие максимальные и минимальные значения следует вводить при создании задачи, чтобы обеспечить обнаружение нужных объектов.

Чтобы просмотреть статистику, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите на объект на изображении с камеры.  
Объект отмечен желтым флажком, а его свойства отображены.  
Линии указывают процентное соотношение объектов, у которых было обнаружено

соответствующее значение. Чем выше линия, тем больше объектов соответствуют конкретным критериям.

Ось X на гистограммах (например, область или скорость) регулируется автоматически.

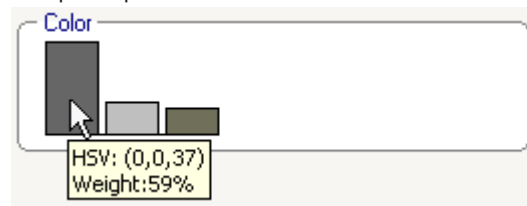
На гистограммах выделены объекты, которые формируют тревожный сигнал (красная линия) и те, которые игнорируются (синяя линия).

Синие линии: объекты, не формирующие тревожный сигнал

Красные линии: объекты, формирующие тревожный сигнал

**Примечание.**

- Если отмеченный объект покидает чувствительную область, свойства перестают отслеживаться. Это также касается объектов, которые не движутся в течение длительного периода времени. В этом случае отображение значений не изменяется. При необходимости выберите другой объект.
- На графике отображается изменение значений каждого свойства в течение предшествующих 30 секунд.
- Свойства движущегося объекта все время изменяются. Автомобиль не всегда едет с постоянной скоростью. Человек садится и встает или изменяет направление движения.
- Невозможно определить цвета очень маленьких объектов.
- Цвет объекта может зависеть от условий освещения. На ярком свету и в тени цвета определяются по-разному.
- Цветовые характеристики отмеченного объекта отображаются при помощи цветных столбцов, расположенных в соответствии с их нагрузкой. Чем левее расположен столбец, тем выше его доля в цветовых характеристиках объекта.
- Цветные столбцы также обновляются каждую секунду. Столбец меняется, если изменяются цветовые характеристики отмеченного объекта.
- Цвета, занимающие менее 5 %, не отображаются.
- Если вы наведете указатель мыши на цветные столбцы, то откроется подсказка со значениями для оттенка, насыщенности и интенсивности (HSV), а также с долей цвета в характеристиках объекта.



Чтобы перезапустить статистику, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите **Сброс**.

**См. также**

- *Проверка метаданных – статистика, Страница 44*

# 11 Настройка модуля Camera Trainer

■ ■ □ в Configuration Manager: выберите камеру > вкладка **VCA** > вкладка Camera Trainer

## 11.1 Настройка детектора

Чтобы настроить детектор, выполните следующие действия.

1. Введите имя детектора. Для этого дважды щелкните поле имени (например, **Детектор 1**) и затем введите понятное имя.

**Примечание.**

x: удаление детектора.

+: добавление нового детектора.

**1** Цветовой код и номер детектора (используется как флаг классификация при отображении метаданных Intelligent Video Analytics и Essential Video Analytics, содержащих объекты данной области наблюдения)

2. Нажмите значок **Пауза** .

**Примечание.** В режиме **Пауза** вы можете определить только зону наблюдения (ROI) и примеры.

3. Нажмите кнопку **Изменить ROI**, чтобы определить зону наблюдения (ROI).

**Примечание.** Метка кнопки изменится на **Изменить примеры**. Если нажать **Изменить примеры**, вы сможете изменить примеры.

4. Поместите прямоугольник вокруг соответствующей области на изображении с камеры.

Для этого нажмите изображение с камеры и отрегулируйте размер и положение автоматически вставленного прямоугольника. Прямоугольник отображается с синими линиями границ.

**Чтобы изменить положение:** наведите указатель мыши на прямоугольник, нажмите и удерживайте кнопку мыши, а затем переместите прямоугольник в требуемое положение.

**Чтобы изменить размер:** наведите указатель мыши на линию границы или один из углов прямоугольника, нажмите и удерживайте кнопку мыши, а затем переместите прямоугольник или угол в желаемое положение.

**Примечание.** Рекомендуется определить минимально возможную область интереса. Чем меньше эта область, тем меньше требуется примеров и тем эффективнее будет детектор. Малый размер области интереса улучшает результаты детектора из-за меньшего размера фона и меньшего числа изменений перспективы в области зрения.

5. Нажмите кнопку **Изменить примеры** для определения объектов.

**Примечание.**

- Количество необходимых примеров зависит от области. Для различных условий освещения, времен года, структур, объектов, большей области интереса и большей зоны обзора требуется больше примеров.
- Чтобы определить примеры, используйте объекты с очевидными контурами в стабильных областях и минимальным числом потенциальных препятствий, например ветровое стекло автомобиля, а не весь автомобиль.
- Метка кнопки изменится на **Изменить ROI**. Если нажать кнопку **Изменить ROI**, вы сможете изменить область наблюдения (ROI).

6. Поместите прямоугольник вокруг положительного примера (объект) на изображении с камеры.

Для этого нажмите изображение с камеры и отрегулируйте размер и положение автоматически вставленного прямоугольника. Прямоугольник вокруг примера отображается с зелеными линиями границ.

**Чтобы изменить положение:** наведите указатель мыши на прямоугольник, нажмите и удерживайте кнопку мыши, а затем переместите прямоугольник в требуемое положение.

**Чтобы изменить размер:** наведите указатель мыши на линию границы или один из углов прямоугольника, нажмите и удерживайте кнопку мыши, а затем переместите прямоугольник или угол в желаемое положение.

**Примечание.**

- Вы можете изменить только размер первого примера. Размер и соотношение сторон всех других добавленных примеров будут такими же. Если необходимо изменить размер после добавления второго примера, нажмите **Сбросить**, а затем повторно настройте детектор.
  - Для добавления дополнительных примеров (после первого) нажмите в центре нужной области, чтобы автоматически разместить положительный пример. Если при этом удерживать клавишу SHIFT, будет создан отрицательный пример.
  - Из-за более низкого разрешения модуля Camera Trainer отображаемое положение и размер области интереса и примеров могут различаться от положения и размера, нарисованных с помощью мыши. Ближайшее возможное положение устанавливается системой автоматически.
  - Дважды щелкните пример, чтобы изменить положительный пример на отрицательный.
7. Убедитесь, что указаны правильные положительные примеры. В противном случае щелкните правой кнопкой мыши все неправильные примеры, а затем выберите **Удалить** или **Преобразовать** в контекстном меню.
- Примечание.** Команда **Преобразовать** позволяет превратить положительный пример в отрицательный.
8. Нажмите **Добавить отрицательные**, чтобы автоматически добавить отрицательные примеры. Все отрицательные примеры отображаются в виде прямоугольников с красными линиями границ.
- Примечание.**
- Функцию **Добавить отрицательные** можно выполнять несколько раз. Новые примеры добавляются, если доступно достаточно места.
  - Вы также можете вручную разместить прямоугольники на отрицательных примерах, удерживая клавишу SHIFT и щелкнув нужные примеры.
9. Убедитесь, что указаны правильные отрицательные примеры. В противном случае щелкните прямоугольник правой кнопкой мыши и выберите **Удалить** или **Преобразовать** в контекстном меню.
- Примечание.**
- Команда **Преобразовать** позволяет превратить отрицательный пример в положительный.
  - Если дважды щелкнуть отрицательный пример, он изменится на положительный.
10. Нажмите кнопку **Обучение**. Примеры используются для обучения детектора и добавляются в список **Примеры**. Поэтому если вы удалите уже сохраненный пример, но прямоугольник по-прежнему будет вокруг этой области изображения с камеры, другой пример с таким же содержимым будет сохранен.
- Примечание.** Будьте внимательны при изменении группы **Примеры**. При каждом нажатии кнопку **Обучение** примеры на изображении с камеры и уже оцененные примеры, сохраненные в памяти, будут проанализированы снова.

11. Щелкните группу **Примеры**, чтобы отобразить и настроить положительные и отрицательные примеры.  
**Чтобы удалить пример:** щелкните образец, а затем нажмите клавишу DELETE.  
**Чтобы скопировать пример:** перетащите пример из области **Положительные примеры** в область **Отрицательные примеры** или наоборот.  
**Чтобы сохранить или загрузить пример:** перетащите пример из области **Положительные примеры** или **Отрицательные примеры** в проводник Windows или наоборот.  
**Примечание.** Копирование примера из проводника Windows в область примеров Camera Trainer доступно, только если размер примера совпадает с заданным размером примера детектора.
12. Дополнительно: нажмите **Сжать** для удаления похожих примеров.  
**Примечание.** Вы можете использовать эту функцию, если у вас есть много примеров и вы хотите одинаковые образцы. Это не обязательно, если число положительных примеров и число отрицательных примеров не превышает 1024 каждое.
13. Повторите предыдущие действия для улучшения процесса.  
**Примечание.** Не рекомендуется изменять область интереса. Используйте обратную связь детектора, чтобы проверить и скорректировать примеры.

**Замечание!**

После настройки детектора необходимо настроить соответствующие задачи **Тревога** и **Счетчик**.

**См. также**

– *Настройка задач, Страница 63*

## 11.2

### Действия мыши

Используйте действия мыши для выбора, удаление, изменения размера и перемещения примера, а также для изменения положительных примеров на отрицательные. Выбранные примеры отображаются с пунктирными линиями границ.

**Чтобы выбрать примеры, выполните следующие действия.**

Один пример

- ▶ Щелкните пример.

Несколько примеров

- ▶ Нажмите и удерживайте клавишу CTRL и щелкните каждый пример.

или

- ▶ Удерживайте клавишу CTRL и нарисуйте прямоугольник вокруг примеров с помощью указателя. Прямоугольник отображается серым цветом.

**Чтобы отменить выбор примера, выполните следующие действия.**

- ▶ Выберите новый пример для отмены выбора других примеров.

**Чтобы переместить ROI или пример, выполните следующие действия.**

- ▶ Наведите указатель мыши на прямоугольник, нажмите и удерживайте кнопку мыши, а затем переместите прямоугольник в требуемое положение.

**Чтобы изменить размер ROI или примера, выполните следующие действия.**

**Примечание.** Вы можете изменить размер только первого примера. Если необходимо изменить размер после добавления второго примера, нажмите **Сбросить**, а затем повторно настройте детектор.

- ▶ Наведите указатель мыши на линию границы прямоугольника, нажмите и удерживайте кнопку мыши, а затем переместите прямоугольник в требуемое положение.

или

- ▶ Наведите указатель мыши на один из углов прямоугольника, нажмите и удерживайте кнопку мыши, а затем переместите угол в желаемое положение.

**Чтобы добавить положительные примеры, выполните следующие действия.**

- ▶ Щелкните в любой точке прямоугольника области интереса, чтобы разместить дополнительный пример.

**Чтобы удалить примеры, выполните следующие действия.**

Один пример

- ▶ Выберите пример, щелкните правой кнопкой мыши в любой точке изображения с камеры, а затем выберите **Удалить**.

или

- ▶ Выберите пример и нажмите клавишу DEL.

Все примеры

- ▶ Щелкните правой кнопкой мыши на изображении с камеры и выберите **Удалить все**.

**Чтобы изменить состояния примера, выполните следующие действия.**

- ▶ Дважды щелкните пример, чтобы изменить отрицательный пример на положительный, и наоборот.

или

- ▶ Выберите пример, щелкните правой кнопкой мыши в любой точке изображения с камеры, а затем выберите **Переключить**.

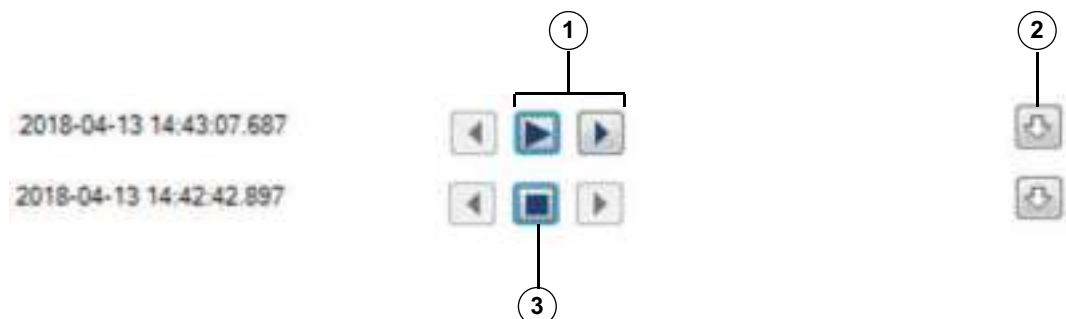
или

- ▶ Щелкните в любой точке изображения с камеры и выберите **Пометить все как отрицательные** или **Пометить все как положительные**.

## 11.3

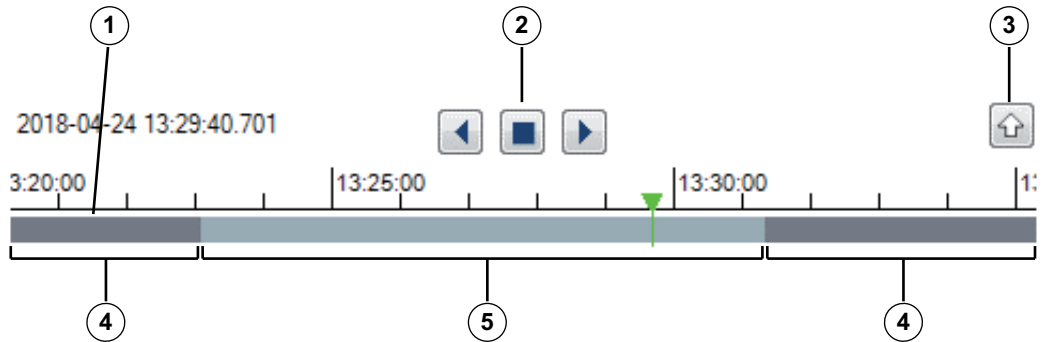
### Описание временной шкалы


Вы можете использовать режим реального времени и режим записи для обучения своего компьютера.

**Режим реального времени**

<p><b>1</b> Загружает текущее изображение (пуск/стоп/следующий) <b>Примечание.</b> Обучение возможно только в режиме паузы.</p>	<p><b>2</b> Кнопка для отображения временной шкалы (при наличии).</p>
<p><b>3</b> Режим воспроизведения: отображаются сохраненные результаты детектора.</p>	

**Режим записи**



<p><b>1</b> Временная шкала: поверните колесико для увеличения или уменьшения.</p>	<p><b>2</b> Обучение возможно только в режиме <b>паузы</b>. Режим <b>воспроизведения</b>: детектор в данный момент обучается. В отличие от режима реального времени, отображаются последние результаты обучения детектора, независимо от того, загружены ли они в камеру.</p>
<p><b>3</b> Временная шкала отображается. Запись с SD-карты камеры.</p>	<p><b>4</b> Запись недоступна.</p>
<p><b>5</b> Доступная запись.  = текущее положение отображаемой записи.</p>	



## 12 Настройка потока Intelligent Video Analytics

В этой главе описаны порядок настройки и различные параметры для Intelligent Video Analytics Flow.

### 12.1 Настройка задач

■ ■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Задачи**

■ ■ ■ □ В веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**  
Задачи всегда создаются или редактируются с помощью мастера. При использовании мастера для этих целей вы можете просматривать изображение с камеры и применять команды, например, для создания, редактирования или удаления полей. С помощью VCA Task Script Editor опытные пользователи могут точнее настраивать задачи в соответствии со своими индивидуальными целями.

По цвету контура объекта можно определить, будет ли объект формировать тревожное событие при данных настройках.



#### Замечание!

Прежде чем настраивать задачи, укажите чувствительную область и параметры обнаружения движения.

#### См. также

– *Задачи (поток), Страница 50*

#### 12.1.1 Настройка задачи для обнаружения любого потока

■ ■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Задачи**

■ ■ ■ □ В веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

При первом запуске Intelligent Video Analytics Flow задача по умолчанию **Найти любой поток** уже настроена. Эта задача обнаруживает все потоки на изображении с камеры. Первоначальные общие параметры установлены таким образом, что ни один объект не исключается.

Конфигурация первой предустановленной задачи соответствует типу задачи **Поток в поле**.

#### См. также

– *Настройка задачи для потока в поле, Страница 107*

#### 12.1.2 Настройка задачи для вмешательства

■ ■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Задачи**

■ ■ ■ □ В веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если в видеоисточник (камеру)

предположительно осуществлено вмешательство.

Здесь можно только активировать фильтр для соответствующих событий. Параметры определения вмешательства нельзя изменить. Здесь можно активировать только параметры, выбранные на главной странице VCA.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Несанкционированный доступ**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите пусковой механизм

Тревожное событие будет сформировано, если произойдет одно из активированных событий.

- ▶ Выберите соответствующее событие.

#### Слишком высокая яркость

Вмешательство с использованием яркого света (например, свечение фонариком прямо на объектив) сформирует сигнал тревоги. В основе распознавания лежит средняя освещенность сцены.

#### Слишком слабое освещение

Несанкционированное закрытие объектива сформирует сигнал тревоги. В основе распознавания лежит средняя освещенность сцены.

#### Перекрестная проверка

Отклонение от контрольного изображения на главной странице VCA должно сформировать тревожное событие.

### 12.1.3

#### Настройка задачи для обнаружения скоплений людей

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Задачи**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка

**Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Задача формирует тревожное событие, если в пределах определенной области обнаружено несколько объектов. На изображении с камеры эта область указана в качестве поля скопления людей.

Чтобы использовать функцию **Обнаружение скопления**, сначала создайте контрольное изображение фона без людей на странице настройки VCA. Это контрольное изображение должно изображать текущий фон, снятый камерой. Если фон изменился, создайте новое контрольное изображение.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите **Обнаружение скопления**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Фильтрация по свойствам поля скопления

1. В списке **Выберите поле скопления**: выберите одно из созданных полей скопления людей.

**Примечание.** Здесь нельзя создавать или редактировать поле скопления людей.

2. Отрегулируйте ползунок **Плотность скопления**, чтобы указать, насколько плотным должно быть скопление людей, чтобы система определила его как скопление. Масштаб данной шкалы зависит от настроек и условий работы системы. Путем испытания системы определите значимое пороговое значение, при котором система будет формировать тревожное событие.
3. В поле **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого скопление людей должно находиться в пределах поля, чтобы сформировать тревожный сигнал.

4. В поле **Время сглаживания (с)** введите минимальный промежуток времени, по истечении которого будет сформирован тревожный сигнал, когда плотность скопления людей в рамках указанного периода превысит значение, установленное ползунком **Плотность скопления**.


**См. также**

- *Настройка областей скопления людей, Страница 110*

## 12.1.4

### Настройка задачи для потока в поле

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Задачи**

 В веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**  
Эта задача формирует тревожное событие, если в пределах определенной области обнаружен поток (общее движение). Эта область совпадает с полем на изображении с камеры.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
  - ▶ На странице **Создайте задачу** выберите **Поток в поле**, а затем нажмите **ОК**.

#### Страница Определите поле

1. Выберите поле из списка или создайте новое.  
Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно двойным щелчком.  
**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.
2. В поле **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого поток должен находиться в пределах поля, чтобы сформировать тревожное событие.

#### Страница Фильтрация по свойствам потока

Вы можете указать, какие свойства потока будут формировать тревожное событие. Потоки, свойства которых не соответствуют определенным здесь, не формируют тревожное событие.

1. Выберите флажки **Направление 1 (°)** / **Направление 2 (°)**.
2. В полях **Направление 1 (°)** / **Направление 2 (°)** введите минимальное и максимальное значения (угол), чтобы указать направления движения. Тревожное событие сформируют только потоки, движущиеся в указанных направлениях.  
На изображении с камеры направления представлены желтыми круглыми сегментами.  
Также вы можете задать направление следующим образом:
  - Наведите указатель мыши на желтый круглый сегмент, зажмите кнопку мыши, а затем поверните сегмент.
  - Наведите указатель мыши на один из краев желтого круглого сегмента, зажмите кнопку мыши и переместите край.
3. Выберите флажок **Активность (% области)**, чтобы фильтровать потоки, формирующие тревожное событие, исходя из их активности.  
В этом контексте активность представляет собой процент наблюдаемой области, в которой обнаружен поток.

4. В полях **Активность (% области)** введите минимальное и максимальное значения для степени активности.  
Во время ввода выбранные значения отображаются на изображении с камеры соответствующим количеством желтых точек. Количество стрелок, указывающих на обнаруженный поток, прямо пропорционально активности в данной области.
5. Выберите флажок **Скорость**, чтобы фильтровать потоки, формирующие тревожное событие, исходя из их скорости.
6. Выберите нижний и высший пределы скорости.  
Выбранные показатели скорости обозначаются двумя движущимися точками на изображении с камеры.  
**Примечание.** Вы можете перемещать или поворачивать это поле с помощью указателя мыши. Наведите указатель на область с потоком. Это позволит отрегулировать скорость потока согласно выбранным настройкам.

**См. также**

– *Поля, Страница 50*

**12.1.5****Настройка задачи для встречного потока**

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Задачи**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, когда в пределах определенной области обнаружен поток, движущийся против общего, основного потока.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
  - ▶ На странице **Создайте задачу** выберите **Противопоток в поле**, а затем нажмите **ОК**.

**Страница Определите поле**

1. Выберите поле из списка или создайте новое.  
Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно двойным щелчком.  
**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.
2. В поле **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого поток должен находиться в пределах поля, чтобы сформировать тревожное событие.

**Страница Фильтрация по свойствам противопотока**

1. В поле **Угол допуска для противопотока (°)**: введите значение максимального отклонения встречного потока от основного. Допустимые значения углов — от 0° до 180°.  
**Примечание.**  
Общее направление движения автоматически распознается как основной поток. Тревожное событие формируют только потоки, движущиеся в противоположном направлении (с учетом отклонения).  
При выборе 0° направление движения ограничивается таким образом, что никакой встречный поток не будет обнаружен; при выборе 180° гарантируется, что будет обнаружено любое движение.

2. В поле **Окно времени для изменения (с)**: введите период, в течение которого должна проявляться активность, чтобы был обнаружен основной поток. Как только основной поток будет обнаружен как таковой, встречный поток также будет замечен.
3. Выберите флажок **Активность (% области)**, чтобы фильтровать потоки, формирующие тревожное событие, исходя из их активности.  
В этом контексте активность представляет собой процент наблюдаемой области, в которой обнаружен поток.
4. В полях **Активность (% области)** введите минимальное и максимальные значения для степени активности.  
Во время ввода выбранные значения отображаются на изображении с камеры соответствующим количеством желтых точек. Количество стрелок, указывающих на обнаруженный поток, прямо пропорционально активности в данной области.
5. Выберите флажок **Скорость**, чтобы фильтровать потоки, формирующие тревожное событие, исходя из их скорости.
6. Выберите нижний и высший пределы скорости.  
Выбранные показатели скорости обозначаются двумя движущимися точками на изображении с камеры.  
**Примечание.** Вы можете перемещать или поворачивать это поле с помощью указателя мыши. Наведите указатель на область с потоком. Это позволит отрегулировать скорость потока согласно выбранным настройкам.

См. также

– Поля, Страница 50

## 12.2

### Создание метаданных



#### Замечание!

На этой вкладке расположены основные параметры, с помощью которых вы можете оптимизировать производительность. Устанавливаемые здесь параметры и значения действительны для всех задач.

#### 12.2.1

#### Настройка чувствительной области

в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Настройки чувствительности**

в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Настройки чувствительности**

На этой странице вы можете настроить нечувствительные области.

Чтобы настроить нечувствительную область, выполните следующие действия:

1. На странице **Маскировка VCA** нажмите **Добавить**. Нечувствительная область добавлена на изображение с камеры.  
**Примечание.** Также нечувствительную область можно настроить прямо на изображении с камеры. Для этого нажмите изображение с камеры. При каждом нажатии создается новый угол нечувствительной области. Двойным щелчком вы можете завершить создание области.
2. При необходимости вы можете отрегулировать положение и размер нечувствительной области на изображении с камеры.
3. Переместите ползунок **Чувствительность отслеживания**, чтобы настроить чувствительность.

**Мин.:** этот параметр полезен в простых условиях, когда объекты движутся по прямой линии и не скрываются при движении через наблюдаемую область.

**Макс.:** обнаруживается даже небольшая активность. Этот параметр полезен, если камера имеет небольшой угол наклона и при условиях, в которых объекты часто скрыты. Однако из-за этого параметра помехи камеры (особенно в условиях плохой видимости) также могут быть обнаружены как движение.

4. Выберите флажок **Минимальная продолжительность отслеживания (с)** и введите промежуток времени, в течение которого должен быть обнаружен объект. Выберите этот флажок, если хотите обнаруживать медленно движущиеся объекты.
5. Выберите флажок **Минимальное расстояние отслеживания** и введите расстояние, которое должен пройти объект, чтобы быть обнаруженным. Выберите этот флажок, если хотите обнаруживать быстро движущиеся объекты.

Чтобы удалить нечувствительную область, выполните следующие действия.

- ▶ На странице **Маскировка VCA** выберите нечувствительную область в списке или на изображении с камеры и нажмите **Удалить**.

#### См. также

- *Чувствительная область, Страница 51*

## 12.2.2

### Настройка областей скопления людей

■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Поля скоплений**

■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или

**Профиль #2** и Intelligent Video Analytics Flow > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Поля скоплений**

На этой странице вы можете настроить области скопления людей.

Чтобы настроить области скопления людей, выполните следующие действия:

1. На странице **Параметры поля скопления** нажмите **Добавить**. Область скопления людей добавлена на изображение с камеры.

**Примечание.** Также область скопления людей можно настроить прямо на изображении с камеры. Для этого нажмите изображение с камеры. При каждом нажатии создается новый угол области скопления людей. Двойным щелчком вы можете завершить создание области.

2. При необходимости вы можете отрегулировать положение и размер области скопления людей на изображении с камеры.

Чтобы удалить области скопления людей, выполните следующие действия:

- ▶ На странице **Параметры поля скопления** или на изображении с камеры выберите область скопления людей и нажмите **Удалить**.

## 12.3

### Проверка метаданных — статистика

С помощью отображаемых здесь значений можно оценить, какие максимальные и минимальные значения следует вводить при создании задачи, чтобы обеспечить обнаружение нужных потоков.

Более того, эти значения помогут вам проверить и настроить критерии для фильтрации потоков.

Чтобы просмотреть статистику, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите на объект на изображении с камеры.  
Линии указывают процент потоков, для которых было обнаружено соответствующее значение. Чем выше линия, тем больше потоков удовлетворяют определенному

критерию. Те потоки, которые формируют тревожный сигнал, выделены на гистограмме красной линией, а те, что игнорируются — синей.

Синие линии: потоки, не формирующие тревожный сигнал

Красные линии: потоки, формирующие тревожный сигнал

Чтобы перезапустить статистику, выполните следующие действия:

- ▶ Нажмите **Сброс**.

**См. также**

- *Проверка метаданных — статистика, Страница 52*

## 13 Настройка MOTION+

В этой главе описаны порядок настройки и различные параметры для MOTION+.

### 13.1 Настройка задач, общие сведения

■ ■ □ В Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и MOTION+ > вкладка **Задачи**

■ ■ □ В веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и MOTION+ > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Задачи всегда создаются или редактируются с помощью мастера. При использовании мастера для этих целей вы можете просматривать изображение с камеры и применять команды, например, для создания, редактирования или удаления полей. С помощью VCA Task Script Editor опытные пользователи могут точнее настраивать задачи в соответствии со своими индивидуальными целями.

По цвету контура объекта можно определить, будет ли объект формировать тревожное событие при данных настройках.

#### 13.1.1 Настройка задачи обнаружения любого движения

■ ■ □ В Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и MOTION+ > вкладка **Задачи**

■ ■ □ В веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и MOTION+ > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

При первом запуске MOTION+ задача по умолчанию **Определение движения** уже настроена. В рамках этой задачи будут обнаружены все движущиеся объекты на всем изображении с камеры. Первоначально даже общие параметры установлены таким образом, что ни один объект не исключается.

Эта первая предустановленная задача в конфигурации соответствует типу задачи **Движение в поле**.

#### 13.1.2 Настройка задачи движения в поле

■ ■ □ В Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и MOTION+ > вкладка **Задачи**

■ ■ □ В веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и MOTION+ > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Задачи**

Эта задача формирует тревожное событие, если объект движется в пределах определенной области. Эта область совпадает с полем на изображении с камеры.

Чтобы выбрать эту задачу, выполните следующие действия:

1. На странице **Задачи видеонаблюдения** нажмите **Создать**.
2. На странице **Создайте задачу** выберите пункт **Движение в поле** и нажмите кнопку **ОК**.
3. В поле **Имя задачи**: введите имя задачи.

##### Страница **Определите поле**

1. Выберите поле из списка или создайте новое.  
Чтобы создать поле, нажмите изображение с камеры — так будет создан первый угол поля. С каждым нажатием будет создан новый угол. Закончить создание поля можно двойным щелчком.

**Примечание.** Также вы можете выбрать **На весь экран**, либо отредактировать существующее поле.



2. В строке **Время задержки (с)** введите минимальный промежуток времени, в течение которого объект должен находиться в пределах поля до вызова тревоги. Для этого сначала выберите поле на изображении с камеры, а затем введите значение. При необходимости введите промежуток времени для каждого поля.

**Примечание.** Если вы введете это значение, то объекты, которые постоянно приближаются и отдаляются от границы поля, не будут каждый раз формировать тревожные события.

#### Страница Фильтрация по свойствам движения

1. Установите флажок **Активность (% области)**, чтобы фильтровать движение, формирующее тревожное событие, исходя из его активности. Это позволяет задать минимальное количество указывающих на изменения независимых и, возможно, не связанных блоков обнаружения в поле.  
В этом контексте активность представляет собой процент наблюдаемой области камеры, в которой обнаружено движение.
2. В полях **Активность (% области)** введите минимальное и максимальное значения для активности.  
Во время ввода выбранные значения отображаются в контролируемой области изображения с камеры соответствующим количеством желтых точек.
3. Установите флажок **Размер кластера ячеек (% от всего экрана)**, чтобы фильтровать движение, формирующее тревожное событие на основании размера.
4. В полях **Размер кластера ячеек (% от всего экрана)** введите минимальный и максимальный размеры кластеров ячеек в процентах от всего экрана.  
При вводе минимальное значение отображается на изображении с камеры желтым заштрихованным прямоугольником, а максимальное значение — желтой рамкой.

#### См. также

- *Поле, Страница 54*

## 13.2

### Создание метаданных



#### Замечание!

На этой вкладке расположены основные параметры, с помощью которых вы можете оптимизировать производительность. Устанавливаемые здесь параметры и значения действительны для всех задач.

#### 13.2.1

#### Настройка чувствительной области

■ ■ ■ □ в Configuration Manager: вкладка **VCA** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Чувствительная область**

■ ■ ■ □ в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)** > **Профиль #1** или **Профиль #2** и Intelligent Video Analytics или Essential Video Analytics > кнопка **Конфигурация** > вкладка **Создание метаданных** > вкладка **Чувствительная область**

На этой странице вы можете настроить нечувствительные области.

Чтобы настроить нечувствительную область, выполните следующие действия:

1. На странице **Маскировка VCA** нажмите **Добавить**. Нечувствительная область добавлена на изображение с камеры.

**Примечание.** Также нечувствительную область можно настроить прямо на изображении с камеры. Для этого нажмите изображение с камеры. При каждом нажатии создается новый угол нечувствительной области. Двойным щелчком вы можете завершить создание области.

2. При необходимости вы можете отрегулировать положение и размер нечувствительной области на изображении с камеры.
3. Переместите ползунок **Чувствительность**, чтобы настроить чувствительность.  
**Мин.:** обнаруживается даже небольшая активность. Этот параметр полезен, если камера имеет небольшой угол наклона и при условиях, в которых объекты часто скрыты. Однако из-за этого параметра помехи камеры (особенно в условиях плохой видимости) также могут быть обнаружены как движение.  
**Макс.:** этот параметр полезен в простых условиях, когда объекты движутся по прямой линии и не скрываются при движении через наблюдаемую область.  
Чтобы удалить нечувствительную область, выполните следующие действия.
  - ▶ На странице **Маскировка VCA** выберите нечувствительную область в списке или на изображении с камеры и нажмите **Удалить**.

**См. также**

– *Чувствительная область, Страница 55*

## 13.3

### Проверка метаданных


С помощью отображаемых здесь значений можно оценить, какие максимальные и минимальные значения следует вводить при создании задачи, чтобы обеспечить обнаружение нужных объектов.

**См. также**

– *Проверка метаданных – статистика, Страница 56*

## 14

# Настройка обнаружения несанкционированного вмешательства

 в Configuration Manager: вкладка **VCA** > вкладка **Регистрация несанкционированного доступа**

 в веб-браузере: **Тревога** > **VCA (Анализ видеоданных)**

Эта функция позволяет регистрировать несанкционированный доступ к камерам и видеокабелям, используя различные параметры. Проведите серию тестов в разное время дня и ночи, чтобы удостовериться в том, что видеодатчик функционирует правильно. Чтобы настроить обнаружение несанкционированного вмешательства, выполните следующие действия.

1. Нажмите **Ссылка** для сохранения текущего отображаемого видеоизображения в качестве контрольного.
2. Нажмите **Маскировка...** Контрольное изображение появится в новой панели.
3. Нажмите **Добавить маску**. Черный квадрат (маска) отображается по умолчанию.  
**Примечание.** Область внутри маски исключена из мониторинга.
4. Определите области, которые можно исключить из мониторинга.  
Для этого измените маску и перетащите ее в нужное положение на контрольном изображении.
  - Чтобы изменить размер маски:  
выберите маску, а затем перетащите линию или углы (узлы) маски в необходимое положение на изображении с камеры.
  - чтобы переместить маску:  
выберите маску, а затем перетащите поле целиком в необходимое положение на изображении с камеры.
  - Чтобы вставить угол (узел):  
выберите маску, а затем дважды щелкните линию.
  - Чтобы удалить угол (узел):  
выберите маску и дважды щелкните угол.
  - Чтобы удалить маску:  
выберите маску, а затем нажмите **Удалить маску**.
5. Установите флажок **Перекрестная проверка** для активации проверки. Сохраненное контрольное изображение с исключенными областями отображается под текущим видеоизображением.
6. Переместите ползунок **Чувствительность** влево, чтобы уменьшить чувствительность, или вправо, чтобы увеличить.  
**Примечание.** Чувствительность регистрации несанкционированного доступа может быть отрегулирована в соответствии с условиями окружающей среды, в которых находится камера. Алгоритм реагирует на различия между контрольным изображением и текущим видеоизображением. Чем темнее область наблюдения, тем выше должно быть выбранное значение.
7. Переместите ползунок **Задержка срабатывания (с)** влево, чтобы уменьшить задержку, или вправо, чтобы увеличить.  
**Примечание.** Здесь можно настроить задержку срабатывания тревоги. Тревога срабатывает только по истечении указанного интервала времени в секундах и только в том случае, если условие, необходимое для срабатывания тревоги, все еще существует. Тревога не срабатывает, если до истечения указанного времени восстанавливается исходное условие. Это позволяет избежать ложных срабатываний тревог, вызванных кратковременными изменениями, например работами по очистке, проводимыми непосредственно в зоне обзора камеры.

8. Выберите параметр **Исчезающие края** или **Появляющиеся края** для повторного указания перекрестной проверки.
  - **Исчезающие края**  
Выделенная область на контрольном изображении должна содержать рельефную структуру. Если эта структура будет скрыта или перемещена, перекрестная проверка вызовет срабатывание тревоги. Если выбранная область настолько однородная, что скрытие и перемещение структуры не приведет к срабатыванию тревоги, тревога включится немедленно, чтобы обозначить несоответствующее контрольное изображение.
  - **Появляющиеся края**  
Выберите данный параметр, если выделенная область контрольного изображения главным образом содержит однородную поверхность. Если в данной области появляются структуры, срабатывает тревога.
9. Установите флажок **Глобальное изменение**, если глобальное изменение качества видеоизображения, заданное ползунком **Глобальное изменение**, должно вызывать тревогу.
10. Переместите ползунок **Глобальное изменение** для настройки количества глобальных изменений в видеоизображении, которые должны вызывать тревогу. Этот параметр не зависит от областей датчика, выбранных в **Маскировка...** Установите высокое значение, если для срабатывания тревожного сигнала требуется изменение небольшого числа областей датчика. При низком значении для срабатывания тревоги необходимо, чтобы изменения одновременно произошли в большом количестве областей датчика.
11. Установите флажок **Слишком высокая яркость**, если условия слишком яркой освещенности должны вызывать тревогу.
12. Переместите ползунок **Порог** в нужное положение. Значение отображается справа от ползунка.
13. Установите флажок **Слишком слабое освещение**, если вам необходимо, например, обнаружение накрывания камеры.
14. Переместите ползунок **Порог** в нужное положение. Значение отображается справа от ползунка.

## 15

### Использование камер AUTODOME и MIC

При использовании Intelligent Video Analytics или Intelligent Video Analytics Flow с камерами AUTODOME и MIC необходимо учитывать следующее.

- Вы можете настроить до 16 различных профилей VCA для Intelligent Video Analytics.
- Каждый профиль можно назначить отдельной препозиции. Каждой предустановке можно присвоить отдельную конфигурацию Intelligent Video Analytics. Прежде чем приступать к настройке Intelligent Video Analytics, задайте положения камеры для каждой отдельной препозиции.
- Модуль Camera Trainer доступен для обнаружения объектов в заданной области в каждом профиле VCA.
- После назначения профиля Intelligent Video Analytics препозиции камера AUTODOME блокируется для других пользователей приблизительно на десять минут.
- Анализ данных изображения Intelligent Video Analytics запускается приблизительно через две секунды после вызова препозиции камерой AUTODOME. Причине вызова (часть маршрута или вызов вручную) не имеет значения. При вызове препозиции как части маршрута патрулирования минимальный период задержки для препозиции должно составлять не менее 1 минуты.
- Если вы переместите камеру AUTODOME или измените настройки трансфокатора, диафрагмы или фокуса, Intelligent Video Analytics перестает быть активной для данной сцены.
- Когда на изображении с камеры появляется сообщение AUTODOME, Intelligent Video Analytics перестает быть активной для данной препозиции. Воспроизведите данную предустановку, чтобы заново активировать Intelligent Video Analytics для этой сцены.
- Воспользуйтесь функцией **Бездействие**, чтобы камера автоматически воспроизводила предустановку после перехода в режим бездействия. Это особенно важно при использовании камер AUTODOME, когда изображения просматриваются не сразу. Более подробные сведения содержатся в документации к камере.
- Некоторые камеры AUTODOME позволяют повторно использовать тревожное событие, вызванное системой Intelligent Video Analytics в виде тревожного входа. Например, событие, обнаруженное на предустановке 1, может вызвать воспроизведение другой предустановки.

# Глоссарий

## Essential Video Analytics

Возможность автоматического обнаружения движущихся объектов и их отслеживания с течением времени. Подходит для надежного анализа видео для малых и средних предприятий, крупных розничных магазинов, складов и коммерческих учреждений.

## Intelligent Video Analytics

Возможность автоматического обнаружения движущихся объектов и их отслеживания с течением времени. Подходит для обнаружения проникновения на критически важных объектах в экстремальных погодных условиях и других высокоэффективных задач анализа видеоданных.

## MOTION+

Алгоритм, который обнаруживает и анализирует изменения видеоизображений, сравнивая текущее изображения с более ранними изображениями.

## высота

Вертикальное расстояние от камеры до плоскости основания изображения. Обычно это расстояние от земли до места установки камеры.

## географическое местоположение

Положение отслеживаемых объектов в координатах на карте.

## задача

Описание пространственных, временных и других свойств объектов, которые должны быть соблюдены для формирования тревоги или обновления статистических данных.

## зона

Многоугольник, созданный пользователем и определяющий определенную области в пределах изображения с камеры, например вход или открытое пространство перед ограждением.

## Калибровка камеры

Обучение камеры области обзора и перспективе для получения трехмерных данных с двумерного изображения с камеры.

## классификация объектов

Назначение типов объекта (человек, машина, велосипед, грузовик или неизвестно) отслеживаемым объектам.

## линия

Тонкая отметка на изображении с камеры, созданная пользователя, которая содержит начальную и конечную точку. Линия может состоять из нескольких сегментов.

## маршрут

Приблизительный путь в пределах изображения с камеры, который нужно пройти объекту для формирования тревоги.

## Метаданные

Сведения в потоке данных, описывающие содержимое анализируемой области, в частности информация о местоположении и свойства всех отслеживаемых объектов.

## объект

Обычно это люди или транспортные средства, движущиеся в пределах поля обзора камеры.

## праздношатание

Процесс, в течение которого объект остается в определенной в течение указанного периода времени. Объект может оставаться неподвижным или двигаться по заданной области.

## состояние

Ограничение тревоги или статистической задачи объектами с определенными свойствами, такими как тип объекта, область, скорость и направление движения.

## Угол наклона

Угол между камерой и горизонталью.

## угол поворота

Угол между осью вращения и горизонтальной плоскостью.

## фокусное расстояние

Расстояние от оптического центра объектива до изображения объекта, расположенного на бесконечном расстоянии от объектива. При больших фокусных расстояниях зона обзора меньше (эффект телеобъектива), а при малых фокусных расстояниях - наоборот, шире.

---

**Чувствительная область**

---

Это часть изображения с камеры, где может быть обнаружено движение.

## Указатель

### Символы

Активность	107	Области скопления людей	44
Встречный поток	108	Обнаружение вмешательства	
Высота	34	задача	74, 105
Высота установки камеры	34	Объект	
Географическое местоположение	33	изменено	70
Движение		неподвижный	78
в области	63, 112	объяснение	31
по пути	72	удалено	75
через линию	66	Ошибки видео	74, 105
Задача		Поле	
активация	39, 50, 55	редактирование	35, 51, 54
входящие объекты	80	Поток	107
выход из области	82	Профиль	
загруженность	89	AUTODOME	117
имя	38, 50, 55	символы	6
новая задача	38, 50, 55	Статистика	44, 52, 56, 110
по умолчанию	63, 112	Стрелки (Поток)	52
поиск схожих объектов	85	Точность	65, 67, 69, 73, 76, 79, 81, 84, 85, 88, 90
Поток Intelligent Video Analytics по умолчанию	105	Угол крена	33
редактирование	63, 105, 112	Угол наклона	33
создание	63, 105, 112	Фильтр	
тревога	38, 50, 55	движение объекта	39
удаление	39, 50, 55	направление движения	40
задачи		направление объекта	107
Переименование	39, 50	размер объекта	39
редактирование	39, 50, 55	скорость	39
Зона		соотношение сторон	39
объяснение	35, 50, 54	Фокусное расстояние	34
Использование свойства	39	Цвет	
Калибровка	33	основы	40
Контур		свойство объекта	65, 68, 70, 74, 77, 80, 82, 84, 88, 91
желтый	45	Чувствительная область	42, 55
зеленая линия	45	<b>A</b>	
красный	44	AutoDome	117
оранжевый	45	Конфигурация VCA	58, 60
с желтым флажком	45		
Контурные объектов	44		
Линия			
направление	66, 87		
объяснение	36		
редактирование	36		
Маршрут			
объяснение	37		
редактирование	37		
Метаданные	59, 60		











**Bosch Security Systems B.V.**

Torenallee 49  
5617 BA Eindhoven  
Netherlands

**[www.boschsecurity.com](http://www.boschsecurity.com)**

© Bosch Security Systems B.V., 2019 r.