全高清智能 ATM 专用硬盘录像机

安装指导手册

V1.0.0

概述

本文档主要介绍了全高清智能 ATM 专用硬盘录像机的使用环境及现场安装部署方法,以及在实 际使用过程中的一些注意事项。

读者对象

本文档的阅读对象包括:

- 解决方案工程师
- 售前/售中/售后技术支持工程师
- 工程安装人员
- 产品工程师
- 测试工程师
- 市场销售人员
- 其他公司内部人员

术语

术语	解释
大小过滤	只保留目标大小(宽高/面积)、宽高比满足要求的目标。
检测区	画面中需要进行检测的区域。
灵敏度	目标检测和报警的难易程度,灵敏度越高,越容易检测,但是误报会相应增加;灵敏度越低,误报越少,但是漏报会相应增加。
漏报	满足规则条件但未触发报警。
目标	出现在视场内,具有一定类型(人、车等)的运动对象。
屏蔽区	画面中不进行检测的区域。
视场	摄像机呈现的全面画面。
误报	由干扰源(光线变化、树叶晃动、雨雪、抖动、小动物等)引起的错误报警。

1	摄像机安装与部署	1
	1.1 概述	1
	1.2 摄像机选择和参数设置	
	1.3 摄像机安装	
	1.4 场景选择要求	2
	1.4.1 基本要求	
	1.4.2 场景示意	3
2	2 智能功能介绍和注意事项	
	2.1 普通场景	
	2.1.1 绊线入侵	
	2.1.2 区域入侵	
	2.1.3 物品遗留/搬移	2
	2.1.4 徘徊检测	
	2.2 人脸检测	3
	2.3 ATM 场景	4
3	3 客户端软件 DSS-F 智能配置指导	
	3.1 智能配置	5
	3.2 普通场景	8
	3.2.1 检测区	8
	3.2.2 场景标定	9
	3.2.3 目标过滤	10
	3.2.4 规则配置	12
	3.2.5 参数配置	24
	3.3 ATM 场景	25
	3.3.1 检测区	26
	3.3.2 区域入侵	27
	3.3.3 贴条检测	29
	3.4 人脸检测场景	31
	3.4.1 检测区	31
	3.4.2 人脸检测	32
陎	₩录1FAO	3/

1.1 概述

为了有效发挥算法优势,提高检测的成功率,减少漏报和误报,用户需要选择合适的摄像机、并 进行合理的安装和部署。

1.2 摄像机选择和参数设置

摄像机选择

场景 正常情况下 摄像机监控场景必须固定,前端设备不能处于运动状 态,如球机巡航或者变焦,建议使用枪机。 在室外或室内背光环境下 建议使用宽动态摄像机,以避免画面局部过暗、过亮的 影响。 有路灯光线偏暗场景 建议使用低照度摄像机。 无路灯光线不足场景 建议增加补光设备或使用红外摄像机。 室内狭小空间 建议使用带广角镜头的摄像机。

表1-1 摄像机选择

参数设置

- 关闭白平衡、自动增益和自动对焦功能。
- 避免摄像机彩转黑过于频繁。

1.3 摄像机安装

表1-2 摄像机选择

摄像机	安装注意事项
ATM 机周边摄像机	● 摄像机拍摄的基准地面保持水平,不要出现倾斜。
	● 尽可能使相机的视角具有一定的俯角,一般大于 20 度。
	避免因平视造成目标间相互遮挡和粘连,造成误报和漏
	报。
	● 使用非宽动态摄像机时,视野尽量避免大面积的过亮区
	域,比如大片天空,可能会导致图像过亮或局部过暗的情

摄像机	安装注意事项
	 况,不利于检测。 摄像机光轴尽可能与目标运动方向垂直,使得目标位移更加明显,更利于检测。例如,拌线入侵检测,摄像机须顺着拌线方向安装。 摄像机室内安装高度不低于 3 米,室外建议安装高度 5 米~10 米。 摄像机安装必须稳固,避免晃动影响分析效果。 摄像机应尽量避免逆光安装,在室外使用时需要使用护罩。 需要使用补光灯的情况下,补光光线分布均匀。 注意补光灯不要距离摄像机过近,建议距离在 2 米以上。灯光易招惹蚊虫,灯光和摄像机过近会增强雨雪的干扰,造成误报。
人脸检测摄像机	人脸检测应使用宽动态摄像机,视野尽量避免运动物体,比如 骑车、人流、霓虹灯等。
贴条检测摄像机	贴条检测摄像机安装,视野应尽可能包括操作面板区、键盘区、插卡区,并预留至少 1/5 画面的人员操作区域。

1.4 场景选择要求

1.4.1 基本要求

表1-3 基本要求

场景	建议			
普通场景	● 目标总的占比不要超过画面的 10%			
	● 目标在画面中的大小不小于 10*10 像素,遗留物目标大小不小			
	于 15*15 像素(CIF 图像);目标高宽不超过 1/3 图像高宽;建议			
	目标高度为画面的高度的 10%左右			
	● 目标和背景的亮度值差异不小于 10 个灰度级			
	● 至少保证目标在视野内连续出现 3 秒以上,运动距离超过目标			
	自身宽度,且不小于 15 个像素(CIF 图像)			
	• 在条件允许情况下,尽量降低监控分析场景的复杂度;不建议			
	在目标密集,频繁光线变化的场景使用智能分析功能			
	● 尽量避开玻璃,地面反光和水面等区域;尽量避开树枝,阴影			
	以及蚊虫干扰区域;尽量避开逆光场景,避免光线直射			
人脸检测场景	● 人脸总占比应保持总画面的 20%~50%之间才能正常识别,人脸			
	占比在 25% 左右为最佳			
	● 镜头位置以 170cm 身高的人员为准,站在 ATM 取款机前人脸位			
	于图像正中。			
ATM 场景	贴条检测或物品遗留物体目标大小不小于 15*15 像素(CIF 图像),			
	一般为5毛硬币大小,视实际取款机摄像头安装高度决定			

1.4.2 场景示意

1.4.2.1 适合智能分析的场景













室内

室外

ATM

1.4.2.2 不适合智能分析的场景

使用场景	问题描述	建议措施	示例图片
普通场景	车灯直射, 眩 光严重, 对比 度偏低	调整摄像头安装角度或安装位置	2012-09-29 22:01:33 星期六
	摄像机安装 高度过低,视	摄像头高度不低于3米,调整俯视	2013-03-29 13:33:20 外围西北角朝东
	角过平,导致 目标遮挡严 重	角度至少大于 20度	X063 9/Y03.8 T. 023

使用场景	问题描述	建议措施	示例图片
	摄度偏低,导标减,导标减别目衰能分别,是有人,是一个,是一个,是一个,是一个,是一个,是一个,是一个,是一个,是一个,是一个	增加安装高度和俯视角度。调整安装位置减少近景遮挡物	
	出入口位置, 开关门自身 以及由于开 关门造成光 线变化都会 对检测形成 很大的干扰	调整安装位置	2011-01-04-10-22-11 聖紀上
	警戒线设置在干扰区域,开关门会形成误检	跨线和开关门保持一定距离	
	检测区域存在遮挡,警戒 线两侧运动 缓冲区过小	调整安装位置,确保视线无遮挡	

使用场景	问题描述	建议措施	示例图片
	目标过多的场景,粘连严重不适用于依赖前景检测的功能	不适用	2015-01-30 16 33 11 星期五 PTZ Dame
人脸检测	针孔摄像头前存在挡玻片,影响视频清晰度	安装摄像头前去掉挡玻片	2016-01-09 17:14:02
	视野存在遮挡物,导致人脸不能照全	重新安装摄像头,确保面部无遮挡物	2.016=01-09 17:21:47
	检测环境光 线昏暗,人脸 面部特征模 糊	建议增加照明灯光	2016-01-09 17:35:33

使用场景	问题描述	建议措施	示例图片
	背景墙存在	调节照明灯灯光	
	镜面效应,导	强度,转换摄像头	2016-01-09 17:36:58
	致背后存在	角度尽量避免镜	
	强光投射	面反光直射	
	镜头俯角过	重新安装摄像头,	大庙-人脸 2016-01-09 17:56:45
	大	调整高度保持和 人脸在同一水平	九]页2-人脸
ATM 场景	人员操作区	调节摄像头角度,	
	过小,无法正	至少预留 20%图	
	常检测人员	像区域作为人员	
	操作区进入、离开、滞留。	操作区	
	角度不正, 检测区不在视野	重新安装摄像头 调整画面让取款 机操作面板进入 摄像头视野	Camera 02

使用场景	问题描述	建议措施	示例图片
	贴条检测区	重新安装调整操	09/01/18 06:29:51
	过小。无法有	作面板进入摄像	4個
	效识别贴条	头视野	
	或安装读卡		
	装置		

智能功能介绍和注意事项

2.1 普通场景

2.1.1 绊线入侵

功能介绍

当目标按照设定的运动方向穿越警戒线时,会触发报警。

注意事项

从目标出现到被确认需要一定的时间和空间,所以警戒线设置时,警戒线两边要留有一定空间, 不要设置在遮挡物附近。

适用场景

只适合用于目标稀疏,目标间基本无遮挡的场景,如无人值守区域的周界防范。

2.1.2 区域入侵

功能介绍

区域入侵包括穿越区域和区域内功能:

- 穿越区域, 是指目标进入或者离开区域会报警。
- 区域内功能,是指设定的报警区域内,在给定的时间,有目标出现时发出报警。

注意事项

对于区域内功能的报告时间间隔,系统会触发第一次报警后,会在间隔时间段内检测是否还有相 同的事件发生,如果在这段时间段没有相同事件发生,那么报警计数器会清空。

如果要检测进入离开事件,区域线外围也要留有一定的目标运动空间。

话用场景

只适合用于目标稀疏,目标间基本无遮挡的场景,如无人值守区域的周界防范。

2.1.3 物品遗留/搬移

功能介绍

物品遗留,是指监控场景中有丢弃目标超过用户设置的时间会触发报警,如图 2-1 所示。 物品搬移,是指原有场景中的目标被拿走后超过一定时间会报警,如图 2-2 和图 2-3 所示。





图2-2 物品搬移(1)



图2-3 物品搬移(2)



系统会对前景区域中静止不动的区域进行统计,并且根据前景和背景的相似性区分是搬移还是遗 留类型, 当超过用户设定时间, 则触发报警。

由于系统区分遗留和搬移是根据前景和背景的相似度来进行分类的,在前景背景都很复杂的情形 下,遗留搬移类型是有可能区分错误。

注意事项

行人或者车辆停留不动,时间过长也会报警为遗留。为了过滤掉此类报警,一般情况下遗留物比 人车都要小,因此可以通过设置大小过滤器将人,车过滤掉。另外也可以通过适当延长报警时间, 来避免人员短暂停留导致误报为遗留事件。

适用场景

适用于目标稀疏, 无明显和频繁光线变化的场景。对于目标密度高、频繁遮挡场景漏报会增加; 对于人员停留较多的场景,误报会增加。检测区域,要求尽量纹理简单,不适用纹理过于复杂的 区域。

2.1.4 徘徊检测

功能介绍

徘徊检测原理是记录运动目标在报警区域内的存在时间,当目标连续出现的时间超过设定的最短 报警时间,就会触发报警;而目标触发一次报警后,如果在报警间隔时间内还在区域内时,则会 再次报警;徘徊时不会考虑目标运动轨迹特征,只要目标在区域内有运动并且超时就会报警。

注意事项

对于静止不动的目标, 徘徊检测不会有报警。

2.2 人脸检测

功能介绍

人脸检测原理是运动目标进入待检测区域后,触发人脸检测并在一定时间内统计异常人脸的帧数, 在一段时间后,异常人脸帧数达到事先设计好的阈值,则进行异常报警;否则即为正常人脸。

相邻人脸是统计在一定时间内同一时刻出现人脸数量大于1的帧数达到事先设置好的阈值时,则 报相邻人脸。

注意事项

异常人脸目前仅支持带墨镜和口罩;带头盔、面具等不适用。

2.3 ATM 场景

功能介绍

贴条检测的原理是当区域入侵检测到有目标入侵离开后,对贴条待检测区域进行目标检测,若检 测到有物品遗留,则会触发报警,如果目标触发报警后在报警时间间隔之后还在区域内时,则会 再次报警。

注意事项

若没有检测到有人员操作区离开的过程,则贴条报警不会触发。

3.1 智能配置

步骤1 在 DSS 平台添加智能设备。

- 1. 登录 DSS 平台,选择"基本设置 > 设备管理 > 设备 > 智能设备"。
- 2. 单击"添加"。 系统显示"添加智能设备"界面,如图 3-1 所示。

图3-1 添加智能设备



表3-1 添加智能设备参数说明

参数项	说明
IP 地址	智能设备的 IP
用户和密码	登录智能设备的用户和密码,用户可按照实际情况自行设置
设备名称	按实际要求自行输入合适的设备名称
设备类型	必须选择 "IVS-IF"
获取信息	单击"获取信息",可自动获取智能设备的"其他信息",包括视频通道、报警输入通道和报警输出通道。

步骤3 单击"确定"。

●在线 ",表示成功添加智能设备,如图 3-2 所示。

图3-2 添加智能设备



在 DSS 客户端,选择"主页 > 扩展功能 > 智能金融",如图 3-3 所示。

图3-3 智能金融



步骤4 选列表中的通道 2, 如 "CAM1test"单击鼠标右键选择"通道智能配置"。 系统弹出"智能配置"对话框,如图 3-4 所示。

图3-4 智能配置界面



3.2 普通场景

"场景类型"选择"普通"。

普通场景需要依次配置"检测区"、"场景标定"、"目标过滤"、"规则配置"和"参数配置",请 按照顺序依次配置, 否则会提示配置不成功。

3.2.1 检测区

整个监控场景中只能设置一个检测区,可以设置多个排除区(排除区是指检测区域中排除这部分 区域不检测)。

步骤1 选择通道列表,例如"通道2",选择场景类型为"普通",单击"检测区"页签。 系统显示"检测区"界面,如图 3-5 所示。

步骤2 分别单击"检测区"和"排除区",绘制各个区域。

图3-5 普通场景-检测区



步骤3 单击"应用"或"确定"。

3.2.2 场景标定

步骤1 选择通道列表,例如"通道5",选择场景类型为"普通",单击"场景标定"页签。 系统显示"场景标定"界面,如图 3-6 所示。

步骤2 单击"标定区",在通道画面中绘制出标定适用的区域。

设置 大度,输入实际长度,单击 ,在标定区域中添加"垂直标尺1",要求 步骤3 标定线段的长度与实际长度接近。

同理,按同样的方法添加"垂直标尺2"和"垂直标尺3",使三个垂直标尺尽可能地呈 三角形分布。

, 输入实际长度, 单击 , 在标定区域中添加一个水平标尺, 要求 步骤4 标定线段的长度与实际长度接近。

标尺设定好后,请使用标尺验证工具,验证标尺是否正确合理。选择"水平测距"则验 证水平距离,选择"垂直测距"则验证垂直距离。如果误差很大需要重新设置。



标尺设定时,务必与视频中实际距离保持一致,如果设置不正确,会引起严重误报。

图3-6 普通场景-场景标定



步骤5 单击"应用"或"确定"。

3.2.3 目标过滤

目标过滤用来设置目标的大小尺寸范围,在范围内的目标保留。

步骤1 选择通道。选择场景类型为"普通"。单击"目标过滤"页签。

步骤2 选择过滤方式,并绘制。

过滤方式包括图像尺寸和归一化图像尺寸。

- 图像尺寸: 以图像像素为单位, 检测目标。适用于目标大小景深变化不大的场景 使用。
- 归一化图像尺寸: 以图像像素为单位, 检测目标。适用于目标大小存在景深差异的场 景,目标大小会出现远小近大特点。

3.2.3.1 归一化图像尺寸

步骤1 选择过滤方式为"归一化图像尺寸"。

步骤2 选择"大小",过滤类型选择"宽度和高度"、"宽度或高度"或"面积","宽度和高度" 指高宽两者都要满足,"宽度或高度"指宽任意满足,"面积"指根据目标的宽和高计算 面积,目标面积在两个框之间会检测,小于蓝框或者大于绿框的目标不会被检测到。

步骤3 勾选"启用",单击"绘制",绘制"回字形"过滤器。

同样的方法再绘制 2 个"回字形"过滤器,如图 3-7 所示,使用与目标大小存在景深差异 的场景,目标大小会出现远小近大特点。

图3-7 归一化图像尺寸



步骤4 单击"应用"或"确定"。

3.2.3.2 图像尺寸

步骤1 选择过滤方式为"图像尺寸",如图 3-8 所示。

步骤2 分别绘制"宽度或高度"、"宽度和高度"和"面积"。

图3-8 图像尺寸



步骤3 单击"应用"或"确定"。

3.2.4 规则配置

规则配置即对报警的规则进行配置。对同一个通道可以添加多个报警规则。规则类型包括: 绊线 入侵、区域入侵、物品遗留、物品搬移和徘徊检测等。

在智能配置页面,普通场景下,单击"规则配置"页签,系统显示规则配置页面。

□ 说明

规则中的自定义目标过滤具体可以参考模块配置中的目标过滤设置。

3.2.4.1 绊线入侵

检测目标穿越警戒线的行为。

图3-9 绊线入侵



单击"添加规则"输入规则名称,按照规则添加的顺序默认规则名称为规则 1、规则 2....., 步骤1 用户也可自行定义规则名称。

步骤2 规则类型选择"绊线入侵"。

步骤3 单击"配置"。

系统弹出"配置"对话框,如图 3-10 所示。

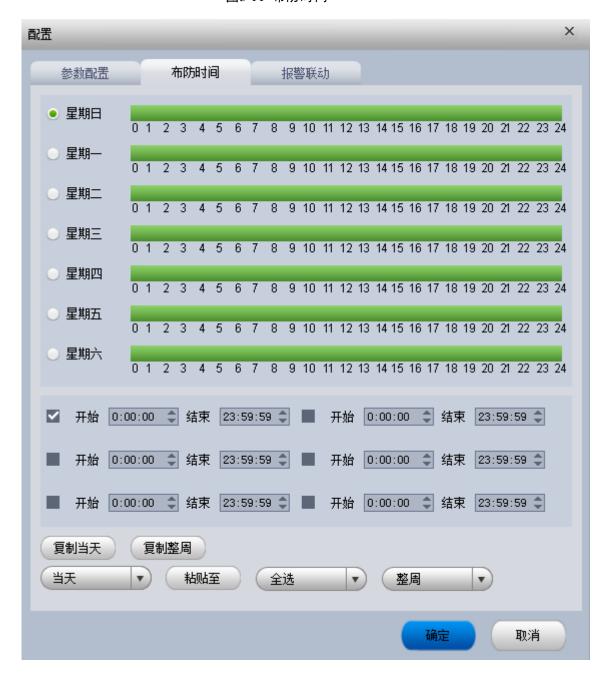
图3-10 报警参数配置



步骤4 "方向"选择 A->B、A<-B、A<->B 中的一种,系统根据选择的方向判定目标绊线入侵 时是否产生智能报警。

步骤5 在"布防时间"页签设置布防时间。

图3-11 布防时间



步骤6 在"报警联动"页签设置联动信息。

图3-12 报警联动



表3-2 报警联动参数说明

参数项	说明
报警输出	表示报警结束时,报警延长一段时间再停止。取值范围为1秒~300秒。
录像	表示当实际动态结束时,录像延长一段时间停止。取值范围为 10 秒~300 秒。
抓图	当发生动检时,对选中通道进行触发抓图。
云台联动	报警发生时,联动云台动作,例如联动通道一转至预置点 X。选择"云台联动"前的复选框后,可单击"设置"进行相关信息的设置。
语音提示	可选择语音文件进行语音提示。

参数项	说明
报警上传	报警发生时将报警信号上传到网络(包含报警中心)。
发送邮件	表示报警发生时同时发送邮件通知用户。
蜂鸣	用于报警时是否启动蜂鸣器鸣叫报警。
本地消息框提示	在本地界面弹出消息框提示信息。
去抖动	表示该去抖动时间段内只记录一次报警事件。

步骤7 单击"确定"。

步骤8 返回"规则配置"界面,单击"应用"或"确定"。

3.2.4.2 区域入侵

检测移动目标穿越指定区域或在指定区域内的行为。

图3-13 区域入侵



步骤1 单击"添加规则"输入规则名称,按照规则添加的顺序默认规则名称为规则 1、规则 2...., 用户也可自行定义规则名称。

步骤2 规则类型选择"区域入侵"。

步骤3 单击"配置"。

系统弹出"配置"对话框,如图 3-14 所示。

图3-14 参数配置



步骤4 支持的物体类型可以选择"未知"、"人"或"车辆"。

步骤5 选择"检测动作列表":

- 当检测动作列表中选择"穿越区域"时,方向可以设置为:进入区域、离开区域和双向。
- 当检测动作列表中选择"在区域内"时,表示设定的报警区域内,在给定的时间,有指定数 量的目标出现时发出报警。当选择"在区域内"时,需要输入最小目标个数、最大目标个数、 最短持续时间、报告时间间隔。最短持续时间即第一次报警触发的最短时间,报告时间间隔 即重复报警时间。

步骤6 区域入侵的"布防时间"和"报警联动"的参数设置同绊线入侵,详细设置请参见"3.2.4.1

绊线入侵"。

步骤7 单击"确定"。

步骤8 返回"规则配置"界面,单击"应用"或"确定"。

3.2.4.3 物品遗留

检测指定区域内物品遗留的行为。

图3-15 物品遗留



步骤1 单击"添加规则"输入规则名称,按照规则添加的顺序默认规则名称为规则 1、规则 2....., 用户也可自行定义规则名称。

步骤2 规则类型选择"物品遗留"。

步骤3 单击"配置"。

系统弹出"配置"对话框,如图 3-16 所示。

图3-16 参数配置



步骤4 设置"最短持续时间",最短持续时间是指触发报警时目标的停留时间。

步骤5 物品遗留的"布防时间"和"报警联动"的参数设置同绊线入侵,详细设置请参见"3.2.4.1 绊线入侵"。

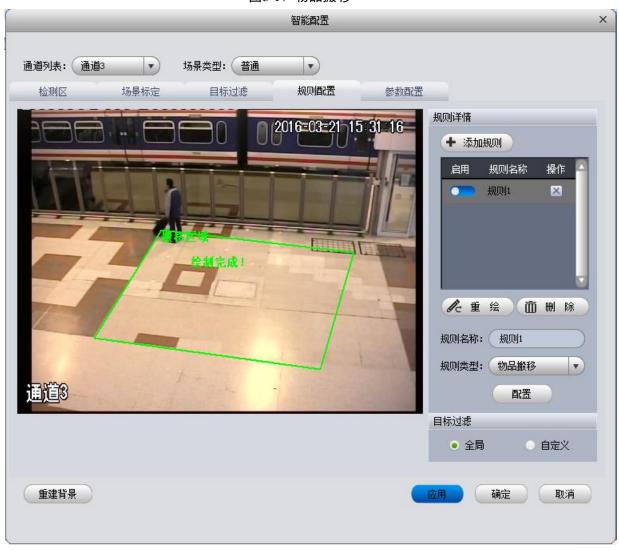
步骤6 单击"确定"。

步骤7 返回"规则配置"界面,单击"应用"或"确定"。

3.2.4.4 物品搬移

检测指定区域内物品搬移的行为。

图3-17 物品搬移



步骤1 单击"添加规则"输入规则名称,按照规则添加的顺序默认规则名称为规则 1、规则 2...., 用户也可自行定义规则名称。

步骤2 规则类型选择 "物品搬移",一般是用来监控不会移动的固定目标。

步骤3 单击"配置"。

系统弹出"配置"对话框,如图 3-18 所示。

图3-18 参数配置



步骤4 设置"最短持续时间",是指被保护目标离开检测区持续时间达到该设定时间时产生报警。

步骤5 物品搬移的"布防时间"和"报警联动"的参数设置同绊线入侵,详细设置请参见"3.2.4.1 绊线入侵"。

步骤6 单击"确定"。

步骤7 返回"规则配置"界面,单击"应用"或"确定"。

3.2.4.5 徘徊检测

检测目标逗留在指定区域内超过预设时间的行为。

图3-19 徘徊检测



单击"添加规则"输入规则名称,按照规则添加的顺序默认规则名称为规则 1、规则 2....., 步骤1 用户也可自行定义规则名称。

步骤2 规则类型选择 "徘徊检测"。

步骤3 单击"配置"。

系统弹出"配置"对话框,如图 3-20 所示。

图3-20 参数配置



步骤4 设置支持的物体类型,输入最短持续时间和报告时间间隔。

步骤5 徘徊检测的"布防时间"和"报警联动"的参数设置同绊线入侵,详细设置请参见"3.2.4.1 绊线入侵"。

步骤6 单击"确定"。

步骤7 返回"规则配置"界面,单击"应用"或"确定"。

3.2.5 参数配置

步骤1 选择通道列表,例如"通道2",选择场景类型为"普通",单击"参数配置"页签。 系统显示"参数配置"界面,如图 3-21 所示。

图3-21 普通场景-参数配置



步骤2 设置参数,详细请参见表 3-3。

表3-3 参数配置

No S D MICE		
参数项	说明	
灵敏度	灵敏度越高,更容易检测到对比度偏低的目标。	
去扰动	选择"去扰动",表示开启该功能。	
误漏检平衡	一共支持三种模式,包括折中模式、误检更少和漏检更少。	

步骤3 单击"应用"或"确定"。

3.3 ATM 场景

"场景类型"选择"ATM"。

ATM 场景需要依次配置"检测区"、"区域入侵"和"贴条检测",请按照顺序依次配置,否则会 提示配置不成功。

3.3.1 检测区

整个监控场景中可设置键盘区、屏幕区、插卡区和检测区。

步骤1 选择通道列表,并选择场景类型为"ATM"。单击"检测区"页签。 系统显示"检测区"界面,如图 3-22 所示。

步骤2 分别单击"检测区""屏幕区""键盘区""插卡区",绘制各个区域。

图3-22 ATM 场景-检测区

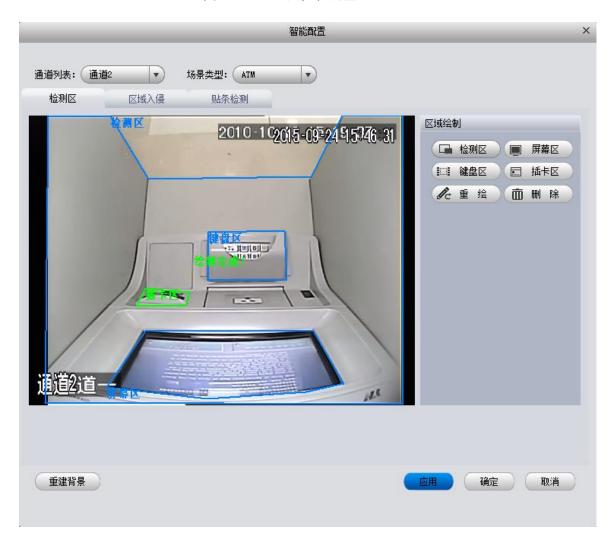


表3-4 ATM 场景-检测区配置参数

参数项	说明
检测区	单击"检测区",在通道画面中绘画出需要检测的区域。
屏幕区	单击"屏幕区",在通道画面中绘画出需要 ATM 屏幕的区域。
键盘区	单击"键盘区",在通道画面中绘画出需要 ATM 键盘的区域。
插卡区	单击"插卡区",在通道画面中绘画出需要 ATM 插卡的区域。

参数项	说明	
重绘	单击此按钮,重新绘制检测区域。	
删除	单击此按钮,删除已有的检测区域。	
重建背景	单击此按钮,即认为当前背景为基准背景,其他背景将以此背景进行比对。	

步骤3 单击"应用"或"确定"。

3.3.2 区域入侵

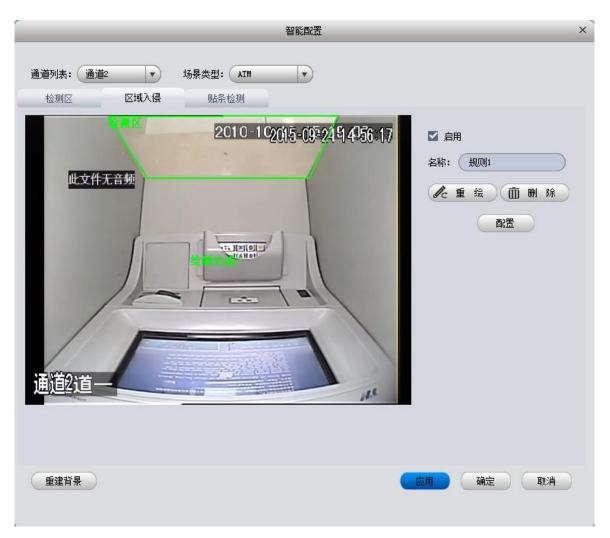
□ 说明

ATM 场景区域入侵的检测区域指行人取款时站立的区域。为了不干扰贴条检测,请不要与贴条检 测区域重叠。

步骤1 选择通道列表,并选择场景类型为"ATM场景"。单击"区域入侵"页签。 系统显示"区域入侵"界面,如图 3-23 所示。

步骤2 直接绘制检测区。

图3-23 ATM 场景-区域入侵



步骤3 输入规则名称。

步骤4 单击"配置"。

系统弹出"配置"对话框,如图 3-24 所示。

图3-24 参数配置

型置 ×
参数配置 布防时间 报警联动
支持的物体类型: ☑ 未知 □ 人
检测动作列表: ☑ 在区域内 □ 穿越区域
方向: 双向 ▼
最小目标个数: 0
最大目标个数: 0
最短持续时间: 5 秒(1-600)
报告时间间隔: 10 秒 (1-1800)
确定取消

步骤5 配置报警信息,包括参数配置、布防时间、报警联动。区域入侵的"布防时间"和"报 警联动"的参数设置同绊线入侵,详细设置请参见"3.2.4.1 绊线入侵"。

步骤6 单击"确定"。

步骤7 勾选"启用"启用规则。

步骤8 单击"应用"或"确定"。

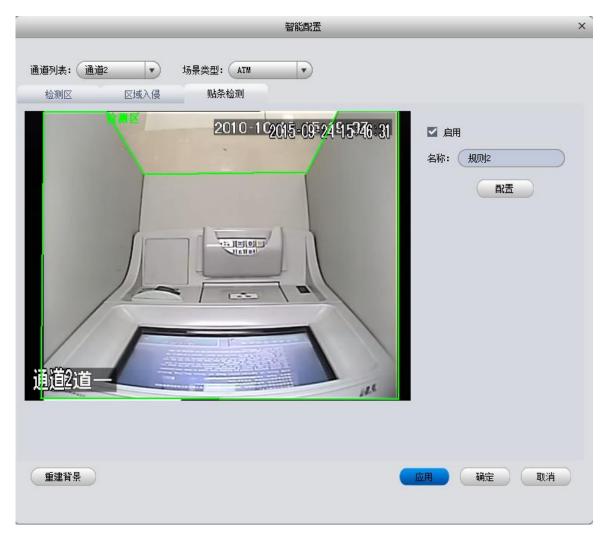
3.3.3 贴条检测

检测区默认为"3.3.1检测区"中设置的检测区域。

步骤1 选择通道列表,并选择场景类型为"ATM场景"。单击"贴条检测"页签。

步骤2 直接绘制检测区,如图 3-25 所示。

图3-25 ATM 场景-贴条检测



步骤3 输入规则名称。

步骤4 单击"配置",配置报警信息,包括参数配置、布防时间、报警联动。如图 3-26 所示。

图3-26 参数配置



表3-5 参数配置

参数项	说明
最短持续时间	当在行人离开后,贴条时间超过设定时间即触发报警。

步骤5 贴条检测的"布防时间"和"报警联动"的参数设置同绊线入侵,详细设置请参见"3.2.4.1 绊线入侵"。

步骤6 单击"确定"。

步骤7 勾选"启用"启用规则。

步骤8 单击"应用"或"确定"。

3.4 人脸检测场景

"场景类型"选择"人脸检测"。

人脸检测场景需要依次配置"检测区"和"人脸检测",请按照顺序依次配置,否则会提示配置 不成功。

3.4.1 检测区

整个监控场景中只能设置一个检测区。

步骤1 选择通道列表,例如"通道1"。选择场景类型为"人脸检测"。单击"检测区"页签。 步骤2 单击"检测区",绘制检测区,如图 3-27 所示。

图3-27 人脸检测-检测区



表3-6 人脸检测-检测区

参数项	说明
检测区	单击"检测区",在通道画面中绘画出需要检测的区域。

参数项	说明	
重绘	单击此按钮,重新绘制检测区域。	
删除	单击此按钮,删除已有的检测区域。	
轮廓辅助 跟踪	勾选"轮廓辅助跟踪"。	
重建背景	单击此按钮,即认为当前背景为基准背景,其他背景将以此背景进行比对。	

步骤3 单击"应用"或"确定"。

3.4.2 人脸检测

人脸检测功能首先能检测出人脸的轮廓,其次检测眼、口、鼻,若都能检测出来,则认为是正常; 若不能检测出,则认为是异常人脸,如下图所示。主要用于预防戴墨镜和戴口罩的行为。

步骤1 选择通道列表,例如"通道1"。选择场景类型为"人脸检测"。单击"人脸检测"页签。 系统显示"人脸检测"界面,如图 3-28 所示。

图3-28 人脸检测



步骤2 输入规则名称。

步骤3 单击"配置",配置报警信息,包括参数配置、布防时间、报警联动。如图 3-29 所示。

图3-29 参数配置



步骤4 人脸检测的"布防时间"和"报警联动"的参数设置同绊线入侵,详细设置请参见"3.2.4.1 绊线入侵"。

步骤5 单击"确定"。

步骤6 勾选"启用"启用规则。

步骤7 单击"应用"或"确定"。

1、智能库背景学习默认需要多长时间?

默认背景学习时间 200 帧,算法内部默认采用 12 帧率分析,因此背景学习时间为 16 秒左右。

2、绊线检测是否能作为目标计数器?

不能。由于无法将粘连目标分割开,因此不能用作精确计数。

3、物品遗留非法停车,算法是怎么判断人、车、物品?

目前智能库只能得到人/车类型,对于物品的判断不准确;因此物品遗留功能对于丢弃的物品,长时间不动的人或者停下的车辆,在默认配置下都会有报警。

如果需要过滤静止的人的干扰,建议适当提高报警时间,一般30秒以上。

如果仅仅只需要对小的物品报警,过滤人车的干扰,可以通过设置大小过滤实现。

遗留检测也可以实现非法停车功能,为了区分车和物体,可以通过设置大小过滤实现。