



# Руководство Администратора

Авто-Интеллект 6.0 (русский)

Обновлено 12/01/2023

## Table of Contents

<b>1</b>	<b>Введение.....</b>	<b>11</b>
<b>2</b>	<b>Основные программно-аппаратные компоненты программного комплекса Авто-Интеллект .....</b>	<b>12</b>
<b>3</b>	<b>Требования к программно-аппаратной платформе.....</b>	<b>13</b>
<b>4</b>	<b>Установка компонентов программного комплекса Авто-Интеллект.</b>	<b>14</b>
<b>5</b>	<b>Конфигурирование программного комплекса Авто-Интеллект и настройка его компонентов .....</b>	<b>15</b>
<b>6</b>	<b>Приложения .....</b>	<b>19</b>
<b>7</b>	<b>Введение.....</b>	<b>21</b>
7.1	Назначение и структура Руководства.....	21
7.2	Назначение программного комплекса Авто-Интеллект.....	21
7.3	Рекомендации по использованию программного комплекса Авто-Интеллект ...	22
<b>8</b>	<b>Основные программно-аппаратные компоненты программного комплекса Авто-Интеллект .....</b>	<b>23</b>
8.1	Программное обеспечение .....	23
8.1.1	Программные ядра .....	23
8.1.2	Функциональные программные модули .....	23
8.1.3	Внутренняя база данных Сервера.....	23
8.1.4	Внутренняя база данных программного модуля Авто-Интеллект .....	24
8.1.5	Программное обеспечение рабочих мест.....	24
8.2	Аппаратное обеспечение .....	25
8.2.1	Электронный ключ аппаратной защиты Guardant .....	25
8.2.2	Коммуникационная среда .....	25
<b>9</b>	<b>Требования к программно-аппаратной платформе.....</b>	<b>27</b>
9.1	Программно-аппаратные требования.....	27
9.1.1	Общие требования к базовым компьютерам и операционной системе .....	27
9.1.2	Программно-аппаратные требования для работы нейроаналитики .....	27
9.2	Платформы для работы программных модулей программного комплекса Авто-Интеллект .....	28
9.3	Общие требования к установке и настройке видеокамер.....	30

9.3.1	Размещение видеокамеры на автотрассе .....	30
9.3.2	Размещение видеокамеры на охраняемых территориях .....	31
9.3.3	Настройка вариообъектива .....	31
9.3.4	Настройка ТВ датчика (видеокамеры) .....	31
9.3.5	Основные параметры используемых видеокамер .....	32
<b>10</b>	<b>Установка компонентов программного комплекса Авто-Интеллект.</b>	<b>35</b>
10.1	Описание дистрибутива .....	35
10.2	Установка.....	35
10.3	Восстановление.....	41
10.4	Удаление .....	43
10.5	Возможные проблемы при установке .....	46
10.5.1	ПК Интеллект установлен как сервис .....	46
10.5.2	Файлы, которые должен обновить установщик ПК Авто-Интеллект, используются другим приложением.....	47
10.6	Удаленная установка, удаление и обновление ПК Авто-Интеллект .....	48
10.6.1	Удаленная установка Авто-Интеллект .....	48
10.6.2	Удаленное обновление ПК Авто-Интеллект .....	50
10.6.3	Удаленное удаление ПК Авто-Интеллект .....	50
10.7	Установка ПК Авто-Интеллект в тихом (quiet) режиме .....	50
10.8	Особенности установки, изменения, восстановления и удаления программного модуля Intlab .....	51
10.8.1	Установка программы IntlabInstaller .....	51
10.8.2	Установка обновленного API .....	53
10.8.3	Изменение, восстановление, удаление программы IntlabInstaller.....	58
<b>11</b>	<b>Конфигурирование программного комплекса Авто-Интеллект и настройка его компонентов .....</b>	<b>60</b>
11.1	Порядок конфигурирования и настройки программного комплекса Авто-Интеллект .....	60
11.2	Настройка программных модулей .....	61
11.2.1	Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров .....	61
11.2.2	Общие сведения о нейроаналитике.....	62
11.2.3	Особенности работы программных модулей ПК Авто-Интеллект в виртуальной машине VMWare .....	63
11.2.4	ARH-ЖД.....	64

Функциональные характеристики программного модуля ARH-ЖД.....	64
Лицензирование модуля ARH-ЖД.....	64
Настройка программного модуля ARH-ЖД.....	64
Требования к установке и настройке видеокамер для распознавания вагонов.....	68
Требования к установке и настройке видеокамер для распознавания контейнеров.....	71
Комбинирование SDK вагонов и контейнеров.....	74
11.2.5 Bioiris.....	78
Функциональные характеристики программного модуля Bioiris.....	78
Лицензирование программного модуля Bioiris.....	78
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Bioiris.....	79
11.2.6 CARMEN-Авто.....	80
Функциональные характеристики программного модуля CARMEN-Авто.....	80
Лицензирование модулей CARMEN-Авто.....	80
Требования к установке и настройке видеокамеры для программного модуля CARMEN-Авто.....	80
Настройка программного модуля CARMEN-Авто.....	83
11.2.7 IntLab.....	85
Функциональные характеристики программного модуля IntLab.....	85
Лицензирование программного модуля IntLab.....	87
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntLab.....	87
Настройка программного модуля IntLab.....	90
11.2.8 IntelliVision CIDR.....	98
Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision CIDR.....	98
Лицензирование программного модуля IntelliVision CIDR.....	98
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision CIDR....	98
Настройка программного модуля IntelliVision CIDR.....	100
11.2.9 IntelliVision LPR.....	102
Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision LPR.....	102
Лицензирование программного модуля IntelliVision LPR.....	104
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision LPR....	104
Настройка программного модуля IntelliVision LPR.....	105
11.2.10 IntelliVision RIDR.....	107
Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision RIDR.....	107
Лицензирование программного модуля IntelliVision RIDR.....	107
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision RIDR..	107
Настройка программного модуля IntelliVision RIDR.....	110

11.2.11 RoadAR .....	111
Функциональные характеристики программного модуля RoadAR .....	111
Лицензирование программного модуля RoadAR .....	113
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля RoadAR.....	113
Настройка программного модуля RoadAR.....	114
11.2.12 Seenartec.....	116
Функциональные характеристики программного модуля Seenartec.....	116
Лицензирование программного модуля Seenartec.....	116
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Seenartec .....	121
Настройка программного модуля Seenartec .....	123
11.2.13 Taiwan .....	126
Функциональные характеристики программного модуля Taiwan .....	126
Лицензирование программного модуля Taiwan .....	126
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Taiwan.....	126
11.2.14 Авто-УРАГАН .....	126
Функциональные характеристики программного модуля Авто-УРАГАН .....	126
Лицензирование программного модуля Авто-УРАГАН .....	129
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Авто-УРАГАН .....	129
Настройка программного модуля Авто-УРАГАН .....	130
11.2.15 АРЕНА.....	135
Функциональные характеристики программного модуля АРЕНА.....	135
Лицензирование модуля АРЕНА.....	135
Настройка программного модуля АРЕНА.....	135
11.2.16 Внешняя БД номеров.....	136
Функциональные характеристики программного модуля Внешняя БД номеров.....	136
Подключение и настройка внешней базы данных номеров.....	137
Репликация внешней БД номеров .....	152
11.2.17 Внешний распознаватель.....	153
Функциональные характеристики программного модуля Внешний распознаватель .....	153
Настройка камер с функцией распознавания номеров и определения скорости ТС в общем виде.....	154
11.2.18 Детектор нарушения ПДД .....	168
Функциональные возможности программного модуля Детектор нарушения ПДД.....	168
Требования к установке и настройке видеокамеры для программного модуля Детектор нарушения ПДД .....	169
Настройка программного модуля Детектор нарушения ПДД .....	169

11.2.19 Детектор нарушения парковки.....	177
Функциональные характеристики программного модуля Детектор нарушения парковки .....	177
Настройка программного модуля Детектор нарушения парковки .....	177
11.2.20 Детектор транспорта .....	178
Функциональные характеристики программного модуля Детектор транспорта .....	178
Лицензирование программного модуля Детектор транспорта .....	179
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Детектор транспорта .....	179
Настройка программного модуля Детектор транспорта .....	182
11.2.21 Камера распознавания по запросу .....	199
Настройка программного модуля Камера распознавания по запросу .....	199
11.2.22 Модуль определения типа ТС.....	203
Функциональные характеристики программного модуля Модуль определения типа ТС .....	203
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Модуль определения типа ТС .....	203
Настройка программного модуля Модуль определения типа ТС.....	204
Настройка сохранения кадров, обработанных модулем Модуль определения типа ТС.....	205
11.2.23 Модуль распознавания марок и моделей RoadAR .....	206
Функциональные характеристики программного модуля Модуль распознавания марок и моделей RoadAR .....	206
Лицензирование программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR.....	206
Требования к установке и настройке видеокамер для программного Модуль распознавания марок и моделей RoadAR.....	206
Настройка программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR.....	206
11.2.24 Подсистема сбора информации о транспортных потоках.....	208
Функциональные характеристики подсистемы сбора информации о транспортных потоках ....	208
Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Детектор транспортных средств Intellivision .....	209
Настройка подсистемы сбора информации о транспортных потоках.....	210
11.2.25 Сервер работы с радаром .....	216
Функциональные характеристики программного модуля Сервер работы с радаром.....	216
Требования к монтажу и установке радаров для программного модуля Сервер работы с радаром .....	216
Настройка программного модуля Сервер работы с радаром .....	217
Настройка совместной работы канала распознавания номеров и программного модуля Сервер работы с радаром .....	222
11.2.26 Анализ трафика .....	224

Функциональные характеристики программного модуля Анализ трафика.....	224
Лицензирование программного модуля Анализ трафика.....	224
Настройка программного модуля Анализ трафика.....	225
<b>11.3 Настройка канала распознавания номеров .....</b>	<b>236</b>
11.3.1 Выбор видеокамер для работы с каналом распознавания номеров .....	236
11.3.2 Настройка параметров видеозаписи .....	238
11.3.3 Настройка детектора канала распознавания номеров .....	239
11.3.4 Указание границ зоны поиска номерного знака .....	242
11.3.5 Выбор страны и SDK распознавания номеров.....	245
Общие сведения.....	246
Выбор страны распознавания номеров .....	246
11.3.6 Выбор устройства для распознавания номеров .....	249
11.3.7 Выбор направления движения транспорта для распознавания номерных знаков.....	251
11.3.8 Настройка хранения номеров и глубины хранения записей в базе данных.....	253
Настройка глубины хранения записей в базе данных.....	253
Способы хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС .....	255
Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК Авто-Интеллект.....	255
Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске .....	257
11.3.9 Настройки фильтрации результата.....	258
11.3.10 Настройка обработки кадров .....	259
11.3.11 Настройка определения скорости по видео.....	261
11.3.12 Настройки обработки номеров .....	262
11.3.13 Настройка выдачи результата распознавания номерного знака транспортного средства.....	266
11.3.14 Настройка цифровой подписи кадра видеоизображения с транспортным средством.....	268
11.3.15 Настройка распознавания номеров по макрокомандам и детектору движения.....	277
<b>11.4 Настройка совместной работы ПК Авто-Интеллект и ПК Интеллект X.....</b>	<b>279</b>
<b>11.5 Настройка диалогового окна Трафик монитор .....</b>	<b>280</b>
11.5.1 Порядок настройки диалогового окна Трафик монитор .....	280
11.5.2 Настройка размещения диалогового окна Трафик монитор на экране .....	280
11.5.3 Выбор детекторов транспорта для совместной работы с диалоговым окном Трафик монитор.....	281
11.5.4 Настройка отображения информации о движении транспортных средств .....	282
11.5.5 Настройка размещения диалогового окна Окно тревог на экране.....	283
<b>11.6 Настройка интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС.....</b>	<b>284</b>

11.6.1	Функциональные характеристики программного модуля Модуль обнаружения ТС.....	284
11.6.2	Порядок настройки интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС.....	284
11.6.3	Настройка размещения компонентов интерфейсного объекта Модуль обнаружения ТС на экране.....	285
11.6.4	Выбор Каналов распознавания номеров.....	287
11.6.5	Выбор внешних баз данных номеров.....	288
11.6.6	Выбор монитора для воспроизведения видеоархива.....	289
11.6.7	Настройка интерфейса окна Модуль обнаружения ТС.....	291
11.6.8	Настройка звукового оповещения при регистрации тревожных событий.....	292
11.6.9	Выбор внешних баз данных в качестве баз данных Оперативного слежения.....	293
11.6.10	Настройка цвета номеров.....	294
11.6.11	Настройка шрифта распознанного номера.....	296
<b>12</b>	<b>Приложения.....</b>	<b>298</b>
12.1	Приложение 1. Описание интерфейсов.....	298
12.1.1	Панель настройки объекта Канал распознавания номеров.....	298
12.1.2	Панель настройки объекта Сервер работы с радарамии.....	321
12.1.3	Панель настройки объекта Внешняя БД номеров.....	325
12.1.4	Панель настройки объекта Детектор транспорта.....	330
12.1.5	Панель настройки объекта Детектор транспортных средств Intellivision.....	335
12.1.6	Панель настройки объекта Детектор нарушения ПДД.....	336
12.1.7	Панель настройки объекта Детектор нарушения парковки.....	341
12.1.8	Панель настройки объекта Процессор ТП.....	343
12.1.9	Панель настройки объекта Трафик монитор.....	347
12.1.10	Панель настройки объекта Модуль обнаружения ТС.....	351
12.1.11	Панель настройки объекта Модуль АРЕНА.....	358
12.1.12	Панель настройки объекта Модуль Авто-УРАГАН.....	361
12.1.13	Панель настройки объекта Модуль АРН-ЖД.....	366
12.1.14	Панель настройки объекта Модуль CARMEN-Авто.....	372
12.1.15	Панель настройки объекта Модуль IntelliVision CIDR.....	374
12.1.16	Панель настройки объекта Модуль IntelliVision LPR.....	379
12.1.17	Панель настройки объекта Модуль IntelliVision RIDR.....	384
12.1.18	Панель настройки объекта Модуль IntLab.....	389
12.1.19	Панель настройки объекта Подчиненный модуль IntLab.....	393
12.1.20	Панель настройки объекта Модуль RoadAR.....	396
12.1.21	Панель настройки объекта Модуль Seenaptec.....	401



12.1.22	Панель настройки объекта Анализ трафика.....	410
12.2	Приложение 2. Примеры часто используемых скриптов .....	420
12.2.1	Общие сведения о скриптах.....	420
12.2.2	Скрипты, используемые в ПК Авто-Интеллект.....	420
12.3	Приложение 3. Процедуры для взаимодействия БД Авто-Интеллект с ПО для выписки штрафов.....	424
12.4	Приложение 4. Репликация баз данных средствами MS SQL Server.....	428
12.4.1	Вводные сведения .....	428
12.4.2	Настройка репликации.....	429
	Особенности настройки репликации.....	430
	Настройка издателя.....	430
	Настройка подписчика .....	431
12.4.3	Пример настройки репликации базы данных Traffic.....	432
	Настройка репликации на публикующем сервере.....	432
	Настройка репликации на сервере-подписчике .....	439
12.5	Приложение 5. Настройка внешней базы данных номеров транспортных средств формата dbf.....	448
12.6	Приложение 6. Отладочные окна .....	452
12.6.1	Отладочное окно ULPR server .....	452
	Запуск отладочного окна ULPR server .....	452
	Интерфейс отладочного окна ULPR server.....	453
	Операции в отладочном окне ULPR server.....	455
12.6.2	Отладочное окно UrlServer.....	458
	Запуск отладочного окна UrlServer.....	458
	Интерфейс отладочного окна UrlServer .....	459
12.7	Приложение 7. Описание утилит для работы с ПК Авто-Интеллект .....	461
12.7.1	Утилиты для модуля распознавания Авто-УРАГАН .....	461
	Утилита PatCfgr.exe для конфигурации активных шаблонов модуля «Авто-УРАГАН» .....	461
	Утилита RTKeyUpdate.exe для перепрошивки ключей Урагана .....	465
	Утилита KeyInfo.exe для чтения ключей Урагана.....	469
12.7.2	Утилиты для модуля распознавания Seenaptec .....	471
	Утилита LicenceViewer.exe для чтения ключей Seenaptec.....	471
	Утилита PresetEditor.exe для конфигурации активных шаблонов модуля «Seenaptec» .....	473
12.7.3	Утилита LprFsTool.exe для выгрузки фотографий распознанных номеров из базы данных на диск .....	476

Общие сведения об утилите LprFsTool.exe .....	476
Запуск и завершение работы утилиты LprFsTool.exe .....	476
Работа с утилитой LprFsTool.exe.....	476
12.7.4 Утилита TestAppTMD.exe для настройки детектора транспортных средств Intellivision .....	477
Общие сведения и лицензирование утилиты TestAppTMD.exe .....	477
Запуск и завершение работы утилиты TestAppTMD.exe.....	478
Работа с утилитой TestAppTMD.exe .....	478
12.8 Приложение 8. Авто-Интеллект. REST API .....	492
12.8.1 UrlServer.....	492
Инициализация UrlServer .....	492
Удаление экземпляра UrlServer .....	493
Выгрузка UrlServer.....	494
Распознавание кадра UrlServer .....	494
12.8.2 ULPR Server.....	500
Поиск номера по изображению .....	500
Получение изображения по ID.....	502
Получение результатов поиска по номеру.....	502
12.9 Приложение 9. Интеграция с Каналом распознавания номеров ПК Авто-Интеллект по TCP/IP соединению .....	506
12.9.1 TCP-порт 35555 .....	506
12.9.2 TCP-порт 55555 .....	507
12.10 Приложение 10. Инструкция по настройке Selea CPS (Car Plate Server) .....	508
12.10.1 Краткое описание Selea CPS .....	508
12.10.2 Настройка сервера Selea CPS.....	508
12.10.3 Настройка камер Selea .....	511
12.10.4 Настройка ПК Интеллект для работы с Selea CPS .....	512
12.11 Приложение 11. Примеры корректных и некорректных видеоизображений для программного модуля IntelliVision LPR.....	515

# 1 Введение

## 2 Основные программно-аппаратные компоненты программного комплекса Авто-Интеллект

- Программное обеспечение
  - Программные ядра
  - Функциональные программные модули
  - Внутренняя база данных Сервера
  - Внутренняя база данных программного модуля Авто-Интеллект
  - Программное обеспечение рабочих мест
- Аппаратное обеспечение

### 3 Требования к программно-аппаратной платформе

- Программно-аппаратные требования
- Платформы для работы программных модулей программного комплекса Авто-Интеллект
- Общие требования к установке и настройке видеокамер

## 4 Установка компонентов программного комплекса Авто-Интеллект

- Описание дистрибутива
- Установка
- Восстановление
- Удаление
- Возможные проблемы при установке
- Удаленная установка, удаление и обновление ПК Авто-Интеллект
  - Удаленная установка Авто-Интеллект
  - Удаленное обновление ПК Авто-Интеллект
  - Удаленное удаление ПК Авто-Интеллект
- Установка ПК Авто-Интеллект в тихом (quiet) режиме
- Особенности установки, изменения, восстановления и удаления программного модуля Intlab

## 5 Конфигурирование программного комплекса Авто-Интеллект и настройка его компонентов

- Порядок конфигурирования и настройки программного комплекса Авто-Интеллект
- Настройка программных модулей
  - Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров
  - Общие сведения о нейроаналитике
  - Особенности работы программных модулей ПК Авто-Интеллект в виртуальной машине VMWare
  - ARH-ЖД
    - Функциональные характеристики программного модуля ARH-ЖД
    - Лицензирование модуля ARH-ЖД
    - Настройка программного модуля ARH-ЖД
    - Требования к установке и настройке видеокамер для распознавания вагонов
    - Требования к установке и настройке видеокамер для распознавания контейнеров
    - Комбинирование SDK вагонов и контейнеров
  - Bioiris
    - Функциональные характеристики программного модуля Bioiris
    - Лицензирование программного модуля Bioiris
    - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Bioiris
  - CARMEN-Авто
    - Функциональные характеристики программного модуля CARMEN-Авто
    - Лицензирование модулей CARMEN-Авто
    - Требования к установке и настройке видеокамеры для программного модуля CARMEN-Авто
    - Настройка программного модуля CARMEN-Авто
  - IntLab
    - Функциональные характеристики программного модуля IntLab
    - Лицензирование программного модуля IntLab
    - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntLab
    - Настройка программного модуля IntLab
  - IntelliVision CIDR
    - Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision CIDR
    - Лицензирование программного модуля IntelliVision CIDR
    - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision CIDR
    - Настройка программного модуля IntelliVision CIDR
  - IntelliVision LPR
    - Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision LPR
    - Лицензирование программного модуля IntelliVision LPR
    - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision LPR
    - Настройка программного модуля IntelliVision LPR
  - IntelliVision RIDR
    - Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision RIDR
    - Лицензирование программного модуля IntelliVision RIDR
    - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision RIDR
    - Настройка программного модуля IntelliVision RIDR
  - RoadAR
    - Функциональные характеристики программного модуля RoadAR
    - Лицензирование программного модуля RoadAR

- Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля RoadAR
- Настройка программного модуля RoadAR
- Seenartec
  - Функциональные характеристики программного модуля Seenartec
  - Лицензирование программного модуля Seenartec
  - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Seenartec
  - Настройка программного модуля Seenartec
- Taiwan
  - Функциональные характеристики программного модуля Taiwan
  - Лицензирование программного модуля Taiwan
  - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Taiwan
- Авто-УРАГАН
  - Функциональные характеристики программного модуля Авто-УРАГАН
  - Лицензирование программного модуля Авто-УРАГАН
  - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Авто-УРАГАН
  - Настройка программного модуля Авто-УРАГАН
- АРЕНА
  - Функциональные характеристики программного модуля АРЕНА
  - Лицензирование модуля АРЕНА
  - Настройка программного модуля АРЕНА
- Внешняя БД номеров
  - Функциональные характеристики программного модуля Внешняя БД номеров
  - Подключение и настройка внешней базы данных номеров
  - Репликация внешней БД номеров
- Внешний распознаватель
  - Функциональные характеристики программного модуля Внешний распознаватель
  - Настройка камер с функцией распознавания номеров и определения скорости ТС в общем виде
- Детектор нарушения ПДД
  - Функциональные возможности программного модуля Детектор нарушения ПДД
  - Требования к установке и настройке видеокамеры для программного модуля Детектор нарушения ПДД
  - Настройка программного модуля Детектор нарушения ПДД
- Детектор нарушения парковки
  - Функциональные характеристики программного модуля Детектор нарушения парковки
  - Настройка программного модуля Детектор нарушения парковки
- Детектор транспорта
  - Функциональные характеристики программного модуля Детектор транспорта
  - Лицензирование программного модуля Детектор транспорта
  - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Детектор транспорта
  - Настройка программного модуля Детектор транспорта
- Камера распознавания по запросу
  - Настройка программного модуля Камера распознавания по запросу
- Модуль определения типа ТС
  - Функциональные характеристики программного модуля Модуль определения типа ТС
  - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Модуль определения типа ТС
  - Настройка программного модуля Модуль определения типа ТС



- Настройка сохранения кадров, обработанных модулем Модуль определения типа ТС
- Модуль распознавания марок и моделей RoadAR
  - Функциональные характеристики программного модуля Модуль распознавания марок и моделей RoadAR
  - Лицензирование программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR
  - Требования к установке и настройке видеокамер для программного Модуль распознавания марок и моделей RoadAR
  - Настройка программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR
- Подсистема сбора информации о транспортных потоках
  - Функциональные характеристики подсистемы сбора информации о транспортных потоках
  - Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Детектор транспортных средств Intellivision
  - Настройка подсистемы сбора информации о транспортных потоках
- Сервер работы с радарными
  - Функциональные характеристики программного модуля Сервер работы с радарными
  - Требования к монтажу и установке радаров для программного модуля Сервер работы с радарными
  - Настройка программного модуля Сервер работы с радарными
  - Настройка совместной работы канала распознавания номеров и программного модуля Сервер работы с радарными
- Анализ трафика
  - Функциональные характеристики программного модуля Анализ трафика
  - Лицензирование программного модуля Анализ трафика
  - Настройка программного модуля Анализ трафика
- Настройка канала распознавания номеров
  - Выбор видеокамер для работы с каналом распознавания номеров
  - Настройка параметров видеозаписи
  - Настройка детектора канала распознавания номеров
  - Указание границ зоны поиска номерного знака
  - Выбор страны и SDK распознавания номеров
  - Выбор устройства для распознавания номеров
  - Выбор направления движения транспорта для распознавания номерных знаков
  - Настройка хранения номеров и глубины хранения записей в базе данных
    - Настройка глубины хранения записей в базе данных
    - Способы хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС
    - Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК Авто-Интеллект
    - Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске
  - Настройки фильтрации результата
  - Настройка обработки кадров
  - Настройка определения скорости по видео
  - Настройки обработки номеров
  - Настройка выдачи результата распознавания номерного знака транспортного средства
  - Настройка цифровой подписи кадра видеоизображения с транспортным средством
  - Настройка распознавания номеров по макрокомандам и детектору движения
- Настройка совместной работы ПК Авто-Интеллект и ПК Интеллект X
- Настройка диалогового окна Трафик монитор
  - Порядок настройки диалогового окна Трафик монитор
  - Настройка размещения диалогового окна Трафик монитор на экране

- Выбор детекторов транспорта для совместной работы с диалоговым окном Трафик монитор
- Настройка отображения информации о движении транспортных средств
- Настройка размещения диалогового окна Окно тревог на экране
- Настройка интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС
  - Функциональные характеристики программного модуля Модуль обнаружения ТС
  - Порядок настройки интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС
  - Настройка размещения компонентов интерфейсного объекта Модуль обнаружения ТС на экране
  - Выбор Каналов распознавания номеров
  - Выбор внешних баз данных номеров
  - Выбор монитора для воспроизведения видеоархива
  - Настройка интерфейса окна Модуль обнаружения ТС
  - Настройка звукового оповещения при регистрации тревожных событий
  - Выбор внешних баз данных в качестве баз данных Оперативного слежения
  - Настройка цвета номеров
  - Настройка шрифта распознанного номера

## 6 Приложения

- Приложение 1. Описание интерфейсов
  - Панель настройки объекта Канал распознавания номеров
  - Панель настройки объекта Сервер работы с радарамми
  - Панель настройки объекта Внешняя БД номеров
  - Панель настройки объекта Детектор транспорта
  - Панель настройки объекта Детектор транспортных средств Intellivision
  - Панель настройки объекта Детектор нарушения ПДД
  - Панель настройки объекта Детектор нарушения парковки
  - Панель настройки объекта Процессор ТП
  - Панель настройки объекта Трафик монитор
  - Панель настройки объекта Модуль обнаружения ТС
  - Панель настройки объекта Модуль АРЕНА
  - Панель настройки объекта Модуль Авто-УРАГАН
  - Панель настройки объекта Модуль ARH-ЖД
  - Панель настройки объекта Модуль CARMEN-Авто
  - Панель настройки объекта Модуль IntelliVision CIDR
  - Панель настройки объекта Модуль IntelliVision LPR
  - Панель настройки объекта Модуль IntelliVision RIDR
  - Панель настройки объекта Модуль IntLab
  - Панель настройки объекта Подчиненный модуль IntLab
  - Панель настройки объекта Модуль RoadAR
  - Панель настройки объекта Модуль Seenaptec
  - Панель настройки объекта Анализ трафика
- Приложение 2. Примеры часто используемых скриптов
  - Общие сведения о скриптах
  - Скрипты, используемые в ПК Авто-Интеллект
- Приложение 3. Процедуры для взаимодействия БД Авто-Интеллект с ПО для выписки штрафов
- Приложение 4. Репликация баз данных средствами MS SQL Server
  - Вводные сведения
  - Настройка репликации
    - Особенности настройки репликации
    - Настройка издателя
    - Настройка подписчика
  - Пример настройки репликации базы данных Traffic
    - Настройка репликации на публикующем сервере
    - Настройка репликации на сервере-подписчике
- Приложение 5. Настройка внешней базы данных номеров транспортных средств формата dbf
- Приложение 6. Отладочные окна
  - Отладочное окно ULPR server
    - Запуск отладочного окна ULPR server
    - Интерфейс отладочного окна ULPR server
    - Операции в отладочном окне ULPR server
  - Отладочное окно UrlServer
    - Запуск отладочного окна UrlServer
    - Интерфейс отладочного окна UrlServer
- Приложение 7. Описание утилит для работы с ПК Авто-Интеллект
  - Утилиты для модуля распознавания Авто-УРАГАН
    - Утилита PatCfgr.exe для конфигурации активных шаблонов модуля «Авто-УРАГАН»
    - Утилита RTKeyUpdate.exe для перепрошивки ключей Урагана
    - Утилита KeyInfo.exe для чтения ключей Урагана
  - Утилиты для модуля распознавания Seenaptec

- Утилита LicenceViewer.exe для чтения ключей Seenaptec
- Утилита PresetEditor.exe для конфигурации активных шаблонов модуля «Seenaptec»
- Утилита LprFsTool.exe для выгрузки фотографий распознанных номеров из базы данных на диск
  - Общие сведения об утилите LprFsTool.exe
  - Запуск и завершение работы утилиты LprFsTool.exe
  - Работа с утилитой LprFsTool.exe
- Утилита TestAppTMD.exe для настройки детектора транспортных средств Intellivision
  - Общие сведения и лицензирование утилиты TestAppTMD.exe
  - Запуск и завершение работы утилиты TestAppTMD.exe
  - Работа с утилитой TestAppTMD.exe
- Приложение 8. Авто-Интеллект. REST API
  - UrlServer
    - Инициализация UrlServer
    - Удаление экземпляра UrlServer
    - Выгрузка UrlServer
    - Распознавание кадра UrlServer
  - ULPR Server
    - Поиск номера по изображению
    - Получение изображения по ID
    - Получение результатов поиска по номеру
- Приложение 9. Интеграция с Каналом распознавания номеров ПК Авто-Интеллект по TCP/IP соединению
- Приложение 10. Инструкция по настройке Selea CPS (Car Plate Server)
  - Краткое описание Selea CPS
  - Настройка сервера Selea CPS
  - Настройка камер Selea
  - Настройка ПК Интеллект для работы с Selea CPS
- Приложение 11. Примеры корректных и некорректных видеоизображений для программного модуля IntelliVision LPR

## 7 Введение

### На странице:

- [Назначение и структура Руководства](#)
- [Назначение программного комплекса Авто-Интеллект](#)
- [Рекомендации по использованию программного комплекса Авто-Интеллект](#)

### 7.1 Назначение и структура Руководства

Документ Руководство Администратора представляет собой справочно-информационное пособие для специалистов по монтажу и настройке видеокамер, радаров, вариообъективов и других компонентов системы безопасности, а также для пользователей программного комплекса *Авто-Интеллект* с правами администрирования, отвечающих за подключение программных модулей и их конфигурацию.

В данном Руководстве представлены следующие материалы:

1. общее описание программного комплекса *Авто-Интеллект*;
2. основные программно-аппаратные компоненты системы *Авто-Интеллект*;
3. требования к аппаратно-программной платформе;
4. требования к квалификации персонала;
5. установка компонентов системы *Авто-Интеллект*;
6. конфигурирование программного комплекса *Авто-Интеллект* и настройка его компонентов;
7. приложение 1. Описание интерфейсов;
8. приложение 2. Примеры часто используемых скриптов;
9. приложение 3. Процедуры для взаимодействия БД *Авто-Интеллект* с ПО для выписки штрафов;
10. приложение 4. Репликация баз данных средствами MS SQL Server;
11. приложение 5. Настройка внешней базы данных номеров транспортных средств формата «dbf»;
12. приложение 6. Описание утилит для работы с ПК *Авто-Интеллект*.

### 7.2 Назначение программного комплекса Авто-Интеллект

Программный комплекс *Авто-Интеллект* предназначен для автоматизированного контроля транспортного потока и обладает следующими функциональными возможностями:

1. распознавание государственного номера транспортного средства;
2. поиск соответствия между определенным государственным номером и имеющимися номерами в БД, подключенной к программному комплексу *Авто-Интеллект*;
3. определение скорости движения транспортных средств;
4. определение параметров движения транспортного потока в целом и определения характеристик движения каждого транспортного средства в частности;
5. централизованная регистрация и обработка событий, генерация оповещений и управляющих воздействий в соответствии с гибко настраиваемыми алгоритмами;
6. формирование фото и видеоархива;
7. возможности масштабирования программного комплекса.

### 7.3 Рекомендации по использованию программного комплекса Авто-Интеллект

Программный комплекс *Авто-Интеллект* устанавливается в виде расширения к программному комплексу *Интеллект*.

Для корректной работы с программным комплексом *Авто-Интеллект* рекомендуется выполнять следующие требования:

1. четко выполнять предписания должностных инструкций;
2. использовать Программу только по прямому назначению;
3. не использовать на базовых компьютерах с установленной Программой стороннее программное обеспечение, не являющееся компонентами Программы.

Не рекомендуется использовать для записи видеоархива ПК *Интеллект* (базовый) тот же логический диск, что и для хранения базы данных ПК *Авто-Интеллект*. Это может привести к потере данных. Информация о настройке дисков для записи видеоархива ПК *Интеллект* (базовый) приведена в документе [Программный комплекс Интеллект: Руководство Администратора](#).

## 8 Основные программно-аппаратные компоненты программного комплекса Авто-Интеллект

### 8.1 Программное обеспечение

#### 8.1.1 Программные ядра

Программное обеспечение *Авто-Интеллект* используется в следующих реализациях (вариантах инсталляции):

1. На базе полнофункционального программного ядра *Интеллект* (данной реализации соответствует исполняемый программный модуль `intellect.exe`). Полнофункциональное программное ядро обеспечивает функционирование Сервера и Клиента.
2. С использованием программного ядра с минимизированными функциональными возможностями, обеспечивающими функционирование Клиента (данной реализации соответствует исполняемый программный модуль `slave.exe`).

Программное обеспечение Клиента не предусматривает выполнение функций администрирования системы (создания, удаления, настройки объектов в системе, регистрация пользователей, администрирование их прав и полномочий), а также ведения локальной базы данных (при работе с Клиентом используется удаленная база данных, управляемая с ядром `intellect.exe` и принадлежащая Серверу или Клиенту).

Центральной программной компонентой системы является полнофункциональное программное ядро – исполняемый модуль `intellect.exe`. С ядром системы взаимодействуют функциональные программные модули, являющиеся программной основой функциональных подсистем.

Интеграция распределенной цифровой системы видеонаблюдения обеспечивается посредством информационного обмена между программными ядрами.

#### 8.1.2 Функциональные программные модули

Функциональные программные модули осуществляют непосредственное взаимодействие с аппаратными средствами, а также служат источником информации о состоянии подконтрольных объектов. Программное ядро системы обрабатывает информацию, поступающую от различных программных модулей, и обеспечивает их интеграцию.

Перечень доступных к использованию функциональных программных модулей зависит от конфигурации поставки системы. Исполнительные файлы, соответствующие функциональным подсистемам, запускаются ядром автоматически по мере конфигурирования системы.

Например, в том случае, если создается объект **Видеокамера**, автоматически запускается исполнитель видеоподсистемы (исполнительный файл `video.run`) непосредственно после подтверждения ввода соответствующих настроек.

#### 8.1.3 Внутренняя база данных Сервера

Внутренняя база данных Сервера содержит следующую информацию:

1. информацию о настройках системы (о созданных в системе объектах, их свойствах, пользователях и полномочиях, другую дополнительную информацию);
2. информацию о зарегистрированных в системе событиях за заданный при настройке системы промежуток времени (протоколы событий).

Внутренняя база данных Сервера ведется в формате MS SQL. Поддерживается версия MS SQL Server 2014.

Информация об объектах и параметрах настройки цифровой системы видеонаблюдения, протоколы событий могут автоматически реплицироваться из базы данных Сервера на все базы данных прочих Серверов системы. Связь между полнофункциональными программными ядрами *Интеллект* осуществляется посредством коммуникационной среды TCP/IP (в случае, если информационный обмен предусмотрен между определенными при конфигурировании системы программными ядрами).

Информация об объектах системы и их настройках изначально сохраняется в базе данных того Сервера, к которому принадлежат данные объекты. Репликация автоматически осуществляется при каждом изменении данных, запуске ядра или восстановлении связи.

Репликация используется для создания единого событийного пространства в распределенной цифровой системе видеонаблюдения.

Процесс репликации скрыт для пользователя.

### 8.1.4 Внутренняя база данных программного модуля Авто-Интеллект

Внутренняя база данных программного модуля *Авто-Интеллект* содержит следующую информацию:

1. информацию о зарегистрированных объектах (параметры);
2. информацию о зарегистрированных событиях за заданный при настройке системы промежуток времени (протоколы событий).

Внутренняя база данных программного модуля *Авто-Интеллект* ведется в формате MS SQL. Используется бесплатная версия MS SQL Express, имеющая ряд ограничений:

1. один поддерживаемый процессор (но может быть установлен на любой Сервер);
2. 10 Гбайт максимальный размер базы данных.

При достижении базой данных MS SQL Express размера 10 Гбайт происходит замена самых старых записей на новые. Таким образом, запись ведется по кольцевому принципу.

Для получения более подробных сведений о технических характеристиках и ограничениях бесплатной версии обращайтесь к производителю (см. сайт <http://www.microsoft.com>).

#### **Примечание.**

Для работоспособности программного комплекса *Авто-Интеллект* требуется постоянное подключение к MS SQL Server (см. документ [Программный комплекс Интеллект. Руководство Администратора](#)).

Для снятия ограничений по работе с бесплатной версией Microsoft SQL Server 2014 Express Edition возможно использование коммерческой версии Microsoft SQL Server.

С редакциями Microsoft SQL Server 2014 можно ознакомиться на сайте производителя [https://msdn.microsoft.com/en-us/library/cc645993\(v=sql.120\).aspx](https://msdn.microsoft.com/en-us/library/cc645993(v=sql.120).aspx)

### 8.1.5 Программное обеспечение рабочих мест

Цифровая система видеонаблюдения, создаваемая на базе программного модуля *Авто-Интеллект*, может иметь в своем составе рабочие станции, созданные на базе программного комплекса *Интеллект*, следующих типов:

1. Клиент.
2. Сервер.



Для функционирования программного модуля *Авто-Интеллект* на рабочих станциях любого типа необходимо установить на базовый компьютер программное обеспечение – исполняемый модуль *AutoIntellect.msi*.

Для активации возможности удаленной работы с программным модулем *Авто-Интеллект* на базовый компьютер должен быть установлен дополнительно электронный ключ аппаратной защиты *Guardant*, поставляемый в комплекте с программным обеспечением *Авто-Интеллект*. При отсутствии установленного электронного ключа аппаратной защиты Клиента программный модуль *Авто-Интеллект* может использоваться исключительно в качестве демо-версии.

## 8.2 Аппаратное обеспечение

### На странице:

- [Электронный ключ аппаратной защиты Guardant](#)
- [Коммуникационная среда](#)

В качестве основных аппаратно-программных компонент для построения распределенной системы видеонаблюдения на базе программного комплекса *Авто-Интеллект*, в частности, могут быть использованы:

1. Клиент на базе персональных компьютеров PC (IBM PC-based);
2. Сервер на базе персональных компьютеров PC (IBM PC-based) с установленным специализированным оборудованием (платами аудио и видеоввода, USB-устройствами аудиоввода), дополнительно реализующие функции Клиента;
3. Сетевые видеоконцентраторы («WaveHub», Линукс-хаб и др.);
4. Сетевые видеосерверы («Matrix» и др.);
5. Аналоговые и IP-видеокамеры;
6. Радары;
7. Коммуникационная среда TCP/IP.

### 8.2.1 Электронный ключ аппаратной защиты Guardant

Программный комплекс *Авто-Интеллект* имеет систему защиты. Для того, чтобы установить программный комплекс *Авто-Интеллект* на базовый компьютер, необходимо наличие электронного ключа программного комплекса *Авто-Интеллект* – *Guardant*.

### 8.2.2 Коммуникационная среда

Коммуникационные средства программного комплекса *Авто-Интеллект* позволяют создавать системы автоматизированного контроля обстановки на протяженных и многоплановых объектах. Компоненты системы автоматически взаимодействуют между собой, образуя единую систему безопасности на этих объектах.

Обмен данными и связь между компонентами системы осуществляется с использованием локальных

компьютерных сетей (LAN), сети Интернет (WAN), телефонных линий (Dial-Up), выделенных каналов связи при использовании телекоммуникационного транспортного протокола TCP/IP.

## 9 Требования к программно-аппаратной платформе

### 9.1 Программно-аппаратные требования

#### На странице:

- [Общие требования к базовым компьютерам и операционной системе](#)
- [Программно-аппаратные требования для работы нейроаналитики](#)

#### 9.1.1 Общие требования к базовым компьютерам и операционной системе

Требования к базовым компьютерам и операционной системе для ПК *Авто-Интеллект* соответствуют аналогичным требованиям для программного комплекса *Интеллект* (см. документ [Программный комплекс Интеллект. Руководство Администратора](#)).

#### 9.1.2 Программно-аппаратные требования для работы нейроаналитики

Для программных модулей, которые используют нейроаналитику (см. [Общие сведения о нейроаналитике](#)), предъявляются следующие требования к программно-аппаратной платформе:

1. Из-за особенностей NVIDIA SDK работа нейроаналитики возможна только в ОС Windows Server 2019 и Windows 10.
2. Работа нейросетевой аналитики может строиться на базе следующих устройств: CPU, GPU NVIDIA, VPU ([Intel NCS](#), Intel HDDL).
3. Если для работы аналитики используется CPU или Intel GPU, то необходимо учитывать следующие требования:
  - a. поддерживаются CPU Intel начиная с 6 поколения (Skylake), а также Intel Pentium® processor N4200/5, N3350/5, или N3450/5 with Intel® HD Graphics,
  - b. инструментарий OpenVino должен поддерживать используемый CPU Intel (см. <https://software.intel.com/content/www/us/en/develop/tools/opencv-toolkit/system-requirements.html>).
4. Видеокарта NVIDIA GeForce 1050 Ti или более новая. Требования:
  - a. минимум 2 ГБ памяти;
  - b. Compute Capability 3.0 и выше.

**Примечание**

Проверить версию Compute Capability видеокарты можно на странице [производителя](#).

**Внимание!**

При использовании видеокарт NVIDIA рекомендуется устанавливать последнюю версию драйвера с [официального сайта](#).

При использовании видеокарты одна нейронная сеть использует 500 МБ видеопамати. Возможно использование нескольких видеокарт в одной системе.

**Внимание!**

Для корректной работы каждого программного модуля, который используют нейроаналитику, также должны удовлетворяться требования к видеоизображению (см. [Настройка программных модулей](#)).

## 9.2 Платформы для работы программных модулей программного комплекса Авто-Интеллект

Программный комплекс *Авто-Интеллект* поддерживает работу со следующими основными программными модулями, работающими на указанных платформах:

Модуль	x32	x64
Модуль АРЕНА	✓	✓
Модуль Авто-УРАГАН	✓	✓
Модуль АРН-ЖД	✓	✓
Модуль Carmen-Авто	✓	✓
Модуль IntelliVision CIDR	✗	✓
Модуль IntelliVision LPR	✗	✓
Модуль IntelliVision RIDR	✗	✓
Модуль IntLab	✓	✓

Модуль Seenartec		
Модуль RoadAR		
Модуль Bioiris		
Модуль Taiwan		

Также в состав программного комплекса входят:

Модуль	x32	x64
Модуль Сервер работы с радарными		
Детектор транспорта		
Внешняя БД номеров		
Детектор транспортных средств Intellivision		
Процессор ТП		
Модуль обнаружения ТС		
Детектор нарушения парковки		
Внешний распознаватель		
Детектор нарушения ПДД		
Модуль определения типа ТС		
Трафик монитор		

**Внимание!**

Для того, чтобы включить 64-битные модули, необходимо установить флажок **Запускать x64 модули** в программном комплексе *Интеллект*. Однако, одновременная работа 64-битных и 32-битных модулей и SDK на одном компьютере невозможна (подробнее см. [Настройка использования 64-битных модулей](#)).

## 9.3 Общие требования к установке и настройке видеокамер

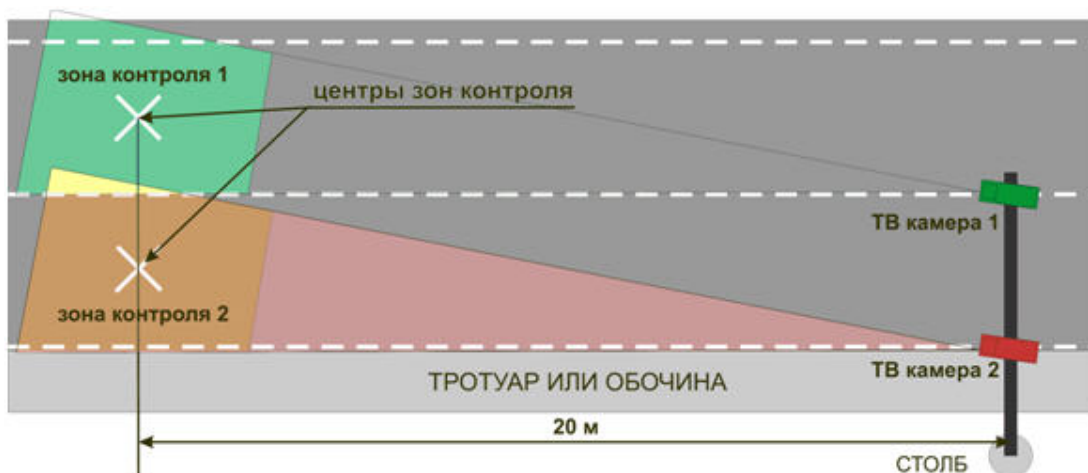
### На странице:

- Размещение видеокамеры на автотрассе
- Размещение видеокамеры на охраняемых территориях
- Настройка вариообъектива
- Настройка ТВ датчика (видеокамеры)
- Основные параметры используемых видеокамер

### 9.3.1 Размещение видеокамеры на автотрассе

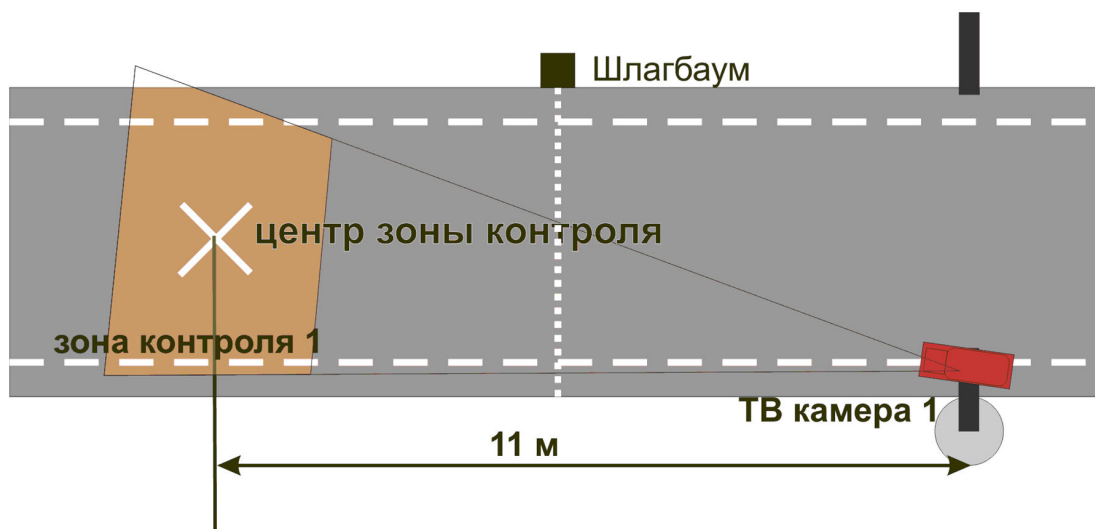
Стандартное размещение ТВ датчика (видеокамеры) на автотрассе – на высоте 6 метров над краем контролируемой полосы. При этом центр зоны контроля на расстоянии 20 метров от места установки видеокамер. В этом случае обеспечивается угол наклона 18 градусов.

Видеокамеры рекомендуется размещать не над центром полосы контроля, а над ее краем. В этом случае, при ширине зоны контроля 3 м, горизонтальный угол отклонения составит около 4 градусов.



### 9.3.2 Размещение видеокамеры на охраняемых территориях

Стандартное размещение ТВ датчика (видеокамеры) для контроля въездов-выездов на охраняемые территории – на высоте 3 метров над краем полосы. При этом центр зоны контроля на расстоянии 11 метров по центру полосы движения.



### 9.3.3 Настройка вариообъектива

После монтажа видеокамеры необходимо настроить вариообъектив на работу на заданное расстояние.

Настройка устройства без помощи программы «Ураган» выполняется в следующей последовательности:

1. настроить видеокамеру на ту зону дороги, где необходимо считывать номера;
2. расположить номерной знак в центре выбранной зоны. Плоскость номерного знака должна быть перпендикулярна оптической оси ТВ видеокамеры;
3. увеличивая /уменьшая с помощью объектива видеоизображение, необходимо добиться, чтобы номерной знак занимал 1/5 часть кадра и был расположен по центру;
4. зафиксировать положение;
5. настроить резкость видеоизображения.

### 9.3.4 Настройка ТВ датчика (видеокамеры)

Настройку ТВ датчика (видеокамеры) необходимо выполнять в следующей последовательности:

1. Установить требуемую скорость электронного затвора.

**Примечание.**

В большинстве случаев достаточно 1/1000с.

2. Настроить видеосигнал на максимальную резкость и динамический диапазон, если у видеокамеры есть настройка уровня видеосигнала Level. Для этого требуется выполнить следующие действия:
  - 2.1 Направить видеокамеру на очень яркий объект таким образом, чтобы в ее объектив попадало как можно больше света (но не на солнце). Уменьшать значение Level до тех пор, пока изображение не исчезнет - диафрагма объектива закроется, картинка станет черной.

- 2.2. Плавно увеличивать значение Level до тех пор, пока изображение не появится.
- 2.3. Прикрыть объектив видеокамеры на 5 секунд каким-либо предметом, не пропускающим свет (например, ладонью). Затем открыть объектив.
- 2.4. Убедиться, что при открытии объектива появляется изображение. Если изображение не появилось необходимо увеличить значение Level и повторить проверку.
3. Настроить видеокамеру на резкость. Настройка на резкость производится в условиях плохого освещения, когда изображение еще видно (шум матрицы еще ниже уровня видеосигнала). Обычно такая ситуация воспроизводится когда в зоне видеокамеры освещение 10 – 100 люкс. Для имитации плохого освещения имеется возможность использовать темный фильтр.

### 9.3.5 Основные параметры используемых видеокамер

Основные параметры используемых видеокамер приведены в таблице.

№ п/п	Характеристика	Диапазон значений	Примечание
1	Тип камеры	CCTV	Используются аналоговые и IP-камеры.
2	Разрешение камеры наблюдения	От 520 ТВ линий по горизонтали.	Используются камеры высокого разрешения. Только в этом случае гарантируется заявленный в характеристиках системы процент правильного распознавания.
3	Освещенность в зоне контроля	Не менее 50 люкс - для ТВ камер с чувствительностью ПЗС матрицы 0,05 люкс; Не менее 20 люкс - для ТВ камер с чувствительностью ПЗС матрицы 0,0002 люкс; 0 люкс – для ТВ камер с ИК подсветкой.	В темное время суток 50 люкс обеспечивается стандартными средствами освещения автомобильных трасс в полном соответствии с нормами СНиП.
4	Автоматическая регулировка усиления	Низкое (LOW), среднее (MIDDLE) в зависимости от конкретной камеры.	Данная функция должна быть активирована. К сожалению, чаще всего невозможно организовать хорошее освещение зоны контроля, поэтому при отключенном АРУ изображение слишком темное. Включение АРУ приводит к усилению всего видеосигнала вместе с шумами от матрицы. Значение подбирается конкретно для каждой видеокамеры.



№ п/п	Характеристика	Диапазон значений	Примечание
5	Автодиафрагма и автоэлектронный затвор	<ul style="list-style-type: none"> <li>• не более 1/500с – для движения со скоростью до 40Км/ч;</li> <li>• не более 1/1000 – для быстрого движения (свыше 40 Км/ч).</li> </ul>	<p>Изображение должно быть четким. Четкость достигается условиями съемки кадров при фиксированной выдержке электронного затвора объектива. Установка электронного затвора в фиксированное состояние - это самый важный параметр. При большой выдержке, т.е. при низкой скорости электронного затвора (1/100, 1/50 сек.), происходит смазывание изображения движущихся объектов. Особенно сильно это сказывается на мелких объектах – символах в автомобильных номерах. В этом случае при просмотре, видеоизображение с камеры может казаться хорошим, но если просматривать статичные кадры, становится четко видно, что изображение оказывается смазанным, номера плохо видны или не видны совсем. Если видеокамеру принудительно не заставить работать с высокой скоростью затвора, то в условиях плохой освещенности она автоматически поставит большую выдержку (1/50 сек.) и распознавание прекратится. Только при ярком свете, возможно, что видеокамера с теми же настройками будет распознавать (видеокамера сама при ярком свете выставит высокую скорость затвора).</p> <p>При угле наклона видеокамеры более 10 градусов по отношению к перпендикуляру от плоскости номерного знака рекомендуется уменьшать значение скорости электронного затвора вдвое.</p>

№ п/п	Характеристика	Диапазон значений	Примечание
6	Цветность камеры	Черно-белое изображение	Рекомендуется использовать черно-белые камеры за исключением необходимости сохранять цветное фото транспортного средства. Поскольку при одинаковых прочих характеристиках цветная камера имеет меньшую чувствительность, снимки получаются менее четкими.
7	Скорость потока видео (fps)	См. функциональные характеристики соответствующего модуля распознавания номеров.	Для корректного распознавания номерной знак должен быть целиком виден и читаем как минимум на одном кадре. Для определения направления движения автомобиля номерной знак должен быть целиком виден и читаем как минимум на двух кадрах. Максимальная скорость движения транспортных средств в зоне контроля определяется для каждого объекта индивидуально и зависит от того, как установлена камера, какой используется объектив и т.п. На некоторых кадрах номер может быть засвечен/затемнен/заслонен в зависимости от дорожной обстановки, времени суток и т.п. Для борьбы с этими проблемами необходимо увеличивать количество кадров, на которых номер в принципе виден в кадре. Это достигается за счет увеличения скорости видеопотока либо снижения максимальной допустимой скорости движения автомобиля.

Для обеспечения распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного комплекса *Авто-Интеллект* необходимо обеспечить выполнение следующих требований к видеокамерам:

- номер автомобиля должен размещаться в кадре целиком;
- изображения символов четкие, не размыты, не искажены, не пересвечены и равномерно освещены по всей номерной пластине;
- изображение символов должно быть визуально различимым;
- технические требования к регистрационному знаку должны соответствовать ГОСТу;
- без эффекта чересстрочной развертки (на скорости) для аналоговых камер.

## 10 Установка компонентов программного комплекса Авто-Интеллект

### 10.1 Описание дистрибутива

Программный комплекс *Авто-Интеллект* поставляется в виде программного инсталляционного пакета (дистрибутива). Актуальную версию дистрибутива можно скачать на официальном сайте [ITV](#).

Дистрибутив содержит все необходимые программные компоненты для установки программного комплекса *Авто-Интеллект* на базовый компьютер.

Дистрибутив позволяет устанавливать, восстанавливать и удалять программный комплекс *Авто-Интеллект*.

#### **Внимание!**

- Перед запуском процесса установки, восстановления или удаления программного комплекса *Авто-Интеллект* необходимо завершить работу ПК *Интеллект*.
- Для установки, восстановления или удаления программного комплекса *Авто-Интеллект* необходимо обладать правами администратора.

### 10.2 Установка

Программный комплекс *Авто-Интеллект* устанавливается в виде расширения к программному комплексу *Интеллект*. Информация о совместимости ПК *Авто-Интеллект* с версиями ПК *Интеллект* доступна по ссылке: [Общая информация о датах выпуска продуктов и совместимости версий](#).

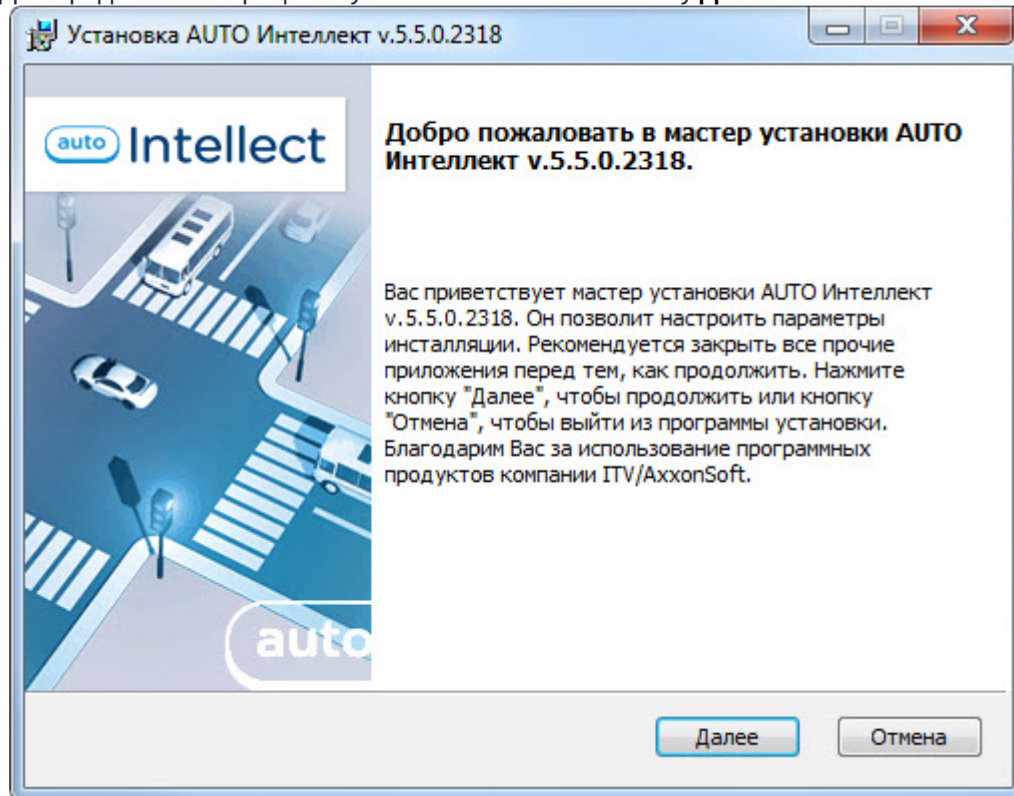
#### **Внимание!**

Программный комплекс *Авто-Интеллект* необходимо устанавливать как на **Сервер/ Удаленное рабочее место администратора**, так и на **Рабочее место мониторинга** (подробнее см. ПК *Интеллект. Руководство Администратора*).

Для установки программного комплекса *Авто-Интеллект* необходимо выполнить следующие действия:

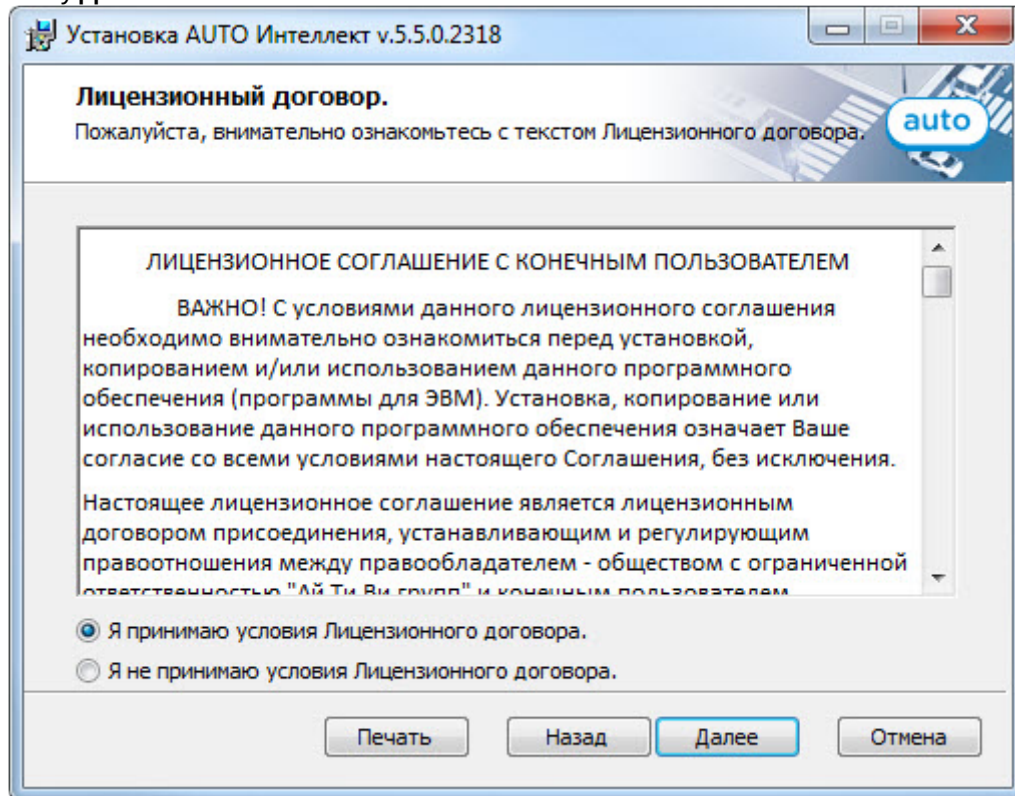
1. В корневом каталоге дистрибутива запустить исполняемый файл setup.exe.

2. Для продолжения процесса установки нажать на кнопку **Далее**.



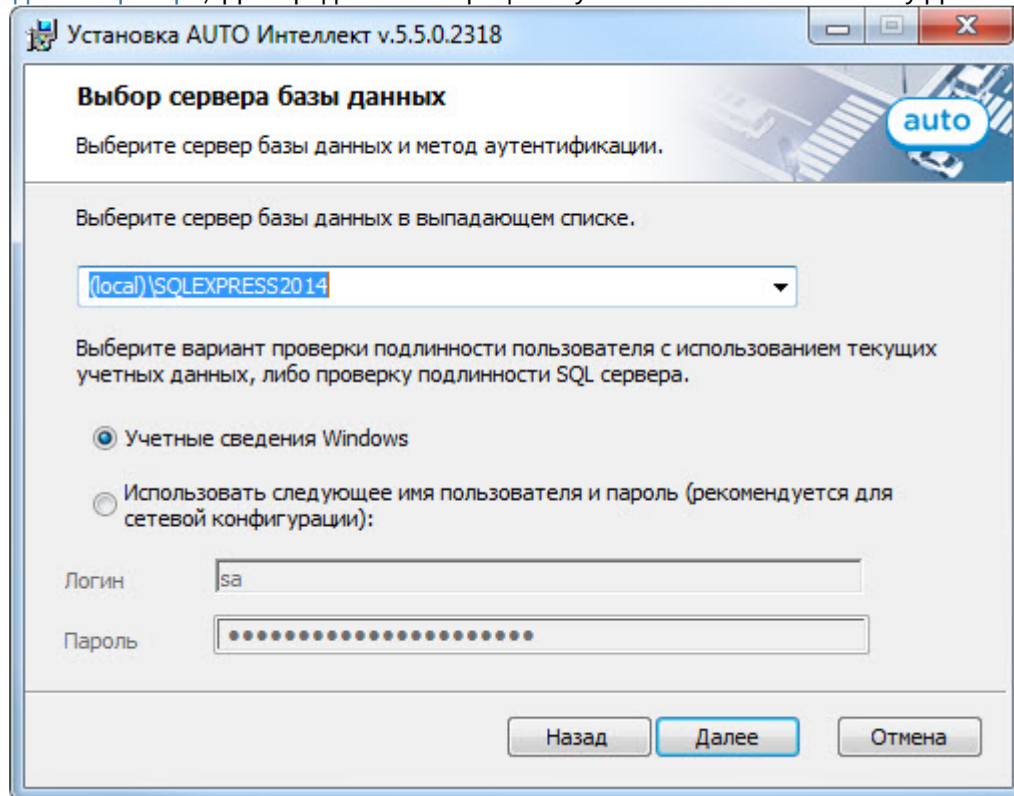
3. Внимательно ознакомиться с условиями лицензионного соглашения. Затем установить переключатель в положение **Я принимаю условия Лицензионного соглашения** и нажать на

кнопку **Далее**.

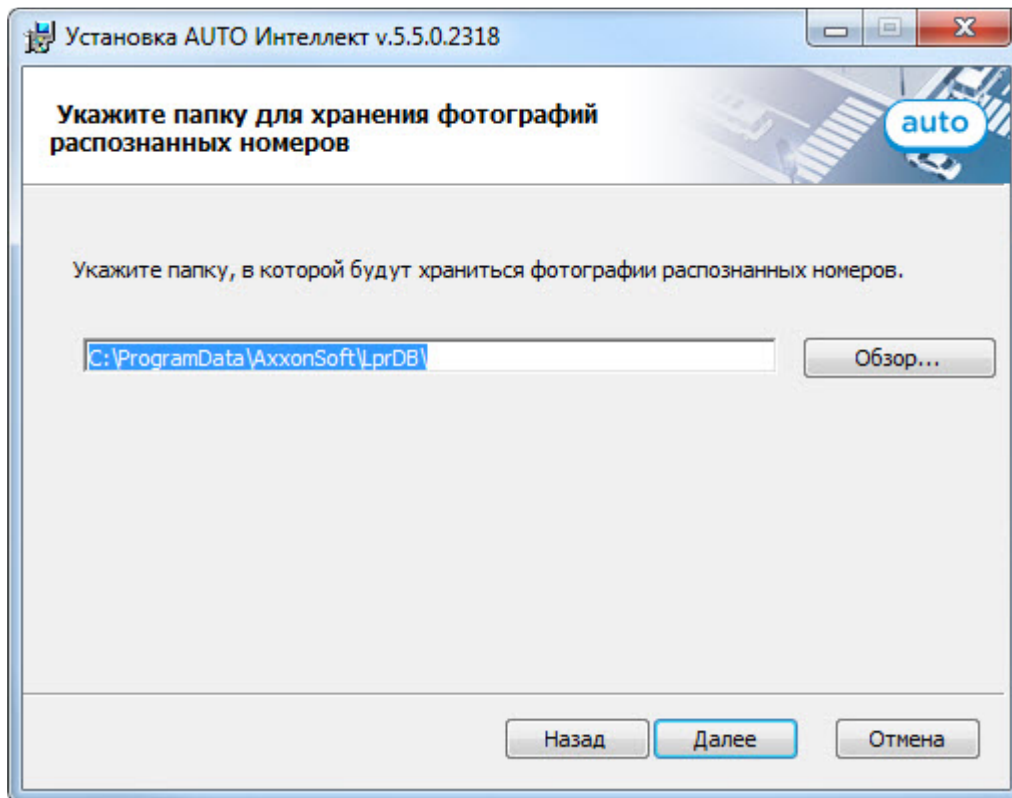


4. Выбрать Сервер баз данных MS SQL Server и задать параметры подключения (подробнее см. [Установка программного комплекса Интеллект - Сервер/Удаленное рабочее место](#))

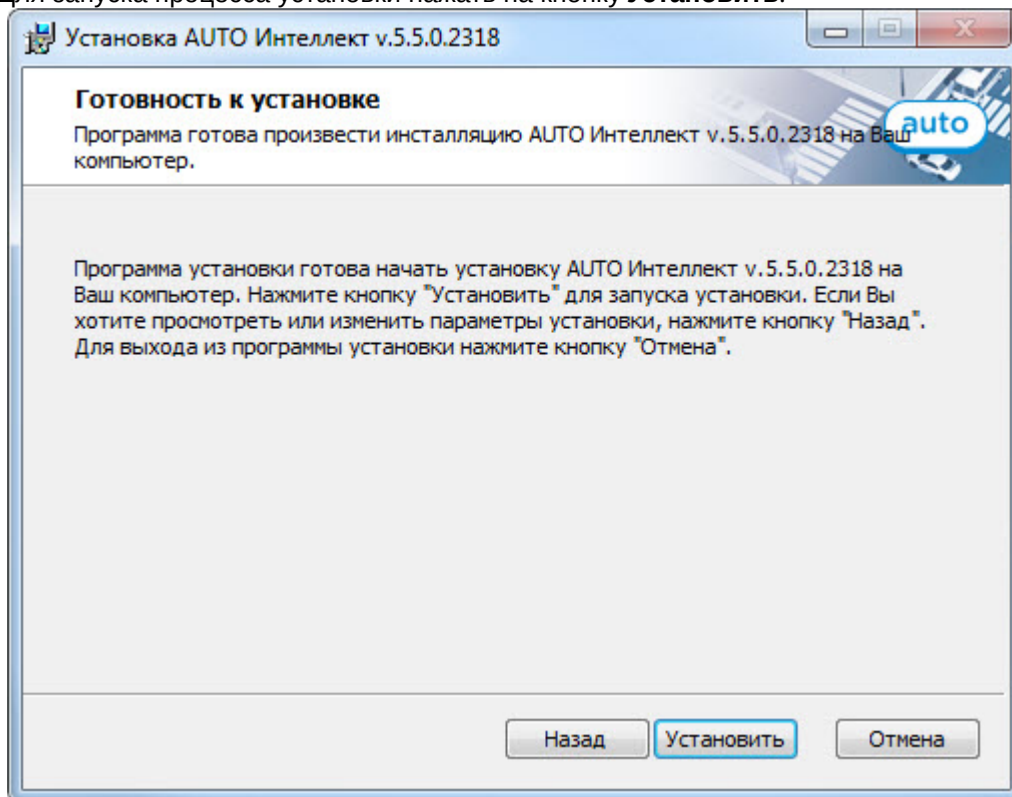
администратора). Для продолжения процесса установки нажать на кнопку **Далее**.



5. Указать папку, в которой будут храниться фотографии распознанных номеров. Подробнее о хранении фотографий распознанных номеров см. [Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске](#)).

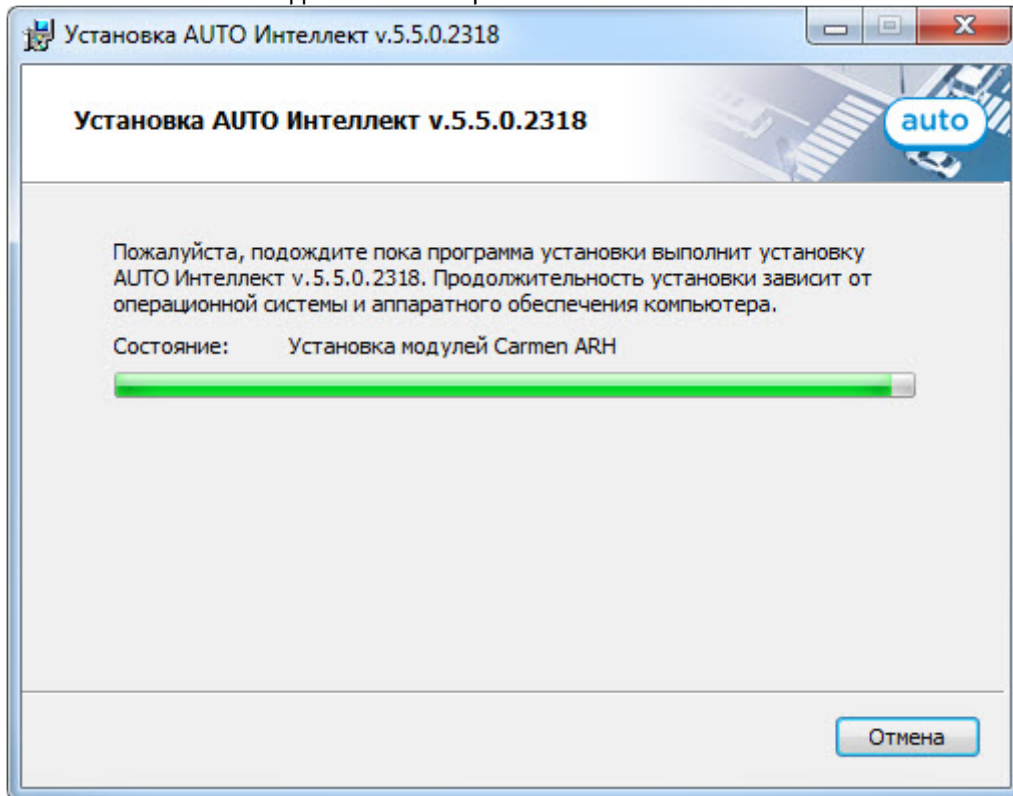


6. Для запуска процесса установки нажать на кнопку **Установить**.



В результате начнется копирование необходимых компонентов программного комплекса *Авто-*

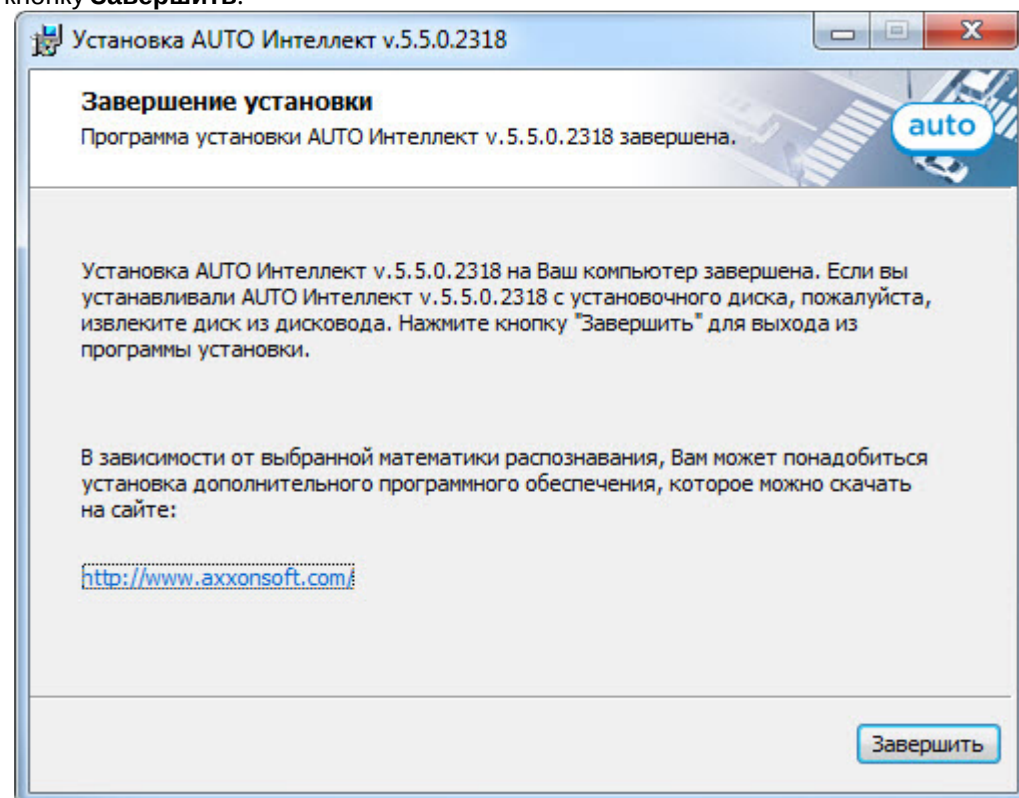
Интеллект на жесткий диск компьютера.



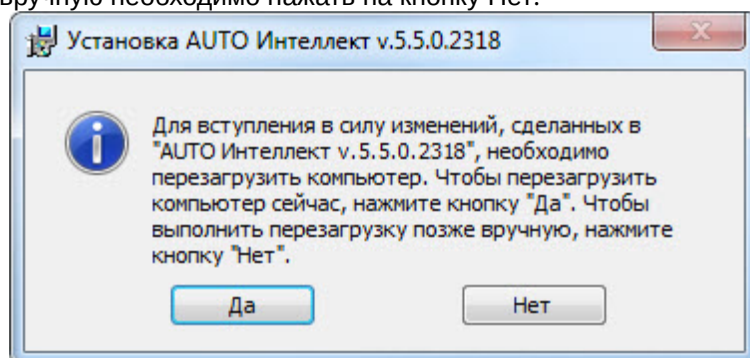
7. После успешного копирования компонентов программного комплекса *Авто-Интеллект* будет отображено сообщение о завершении процесса установки. Далее необходимо нажать на



кнопку **Завершить**.



8. Для вступления в силу изменений необходима перезагрузка компьютера. Для перезагрузки компьютера автоматически необходимо нажать на кнопку **Да**. Для перезагрузки компьютера вручную необходимо нажать на кнопку **Нет**.



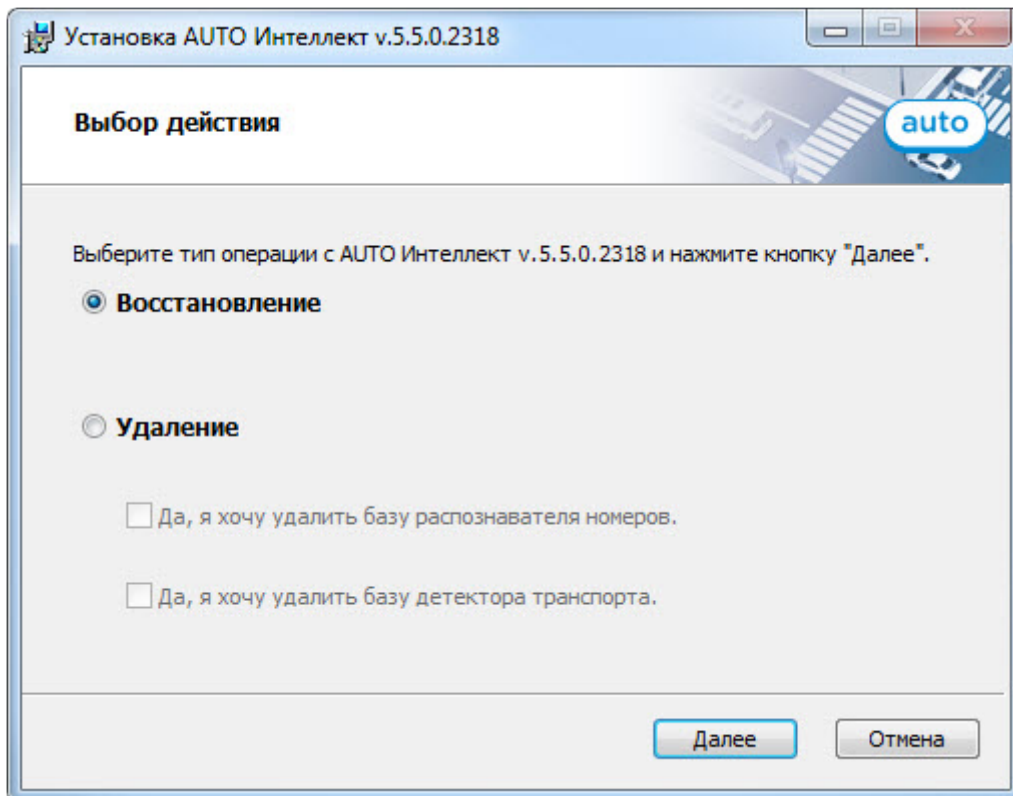
Установка программного комплекса *Авто-Интеллект* завершена.

## 10.3 Восстановление

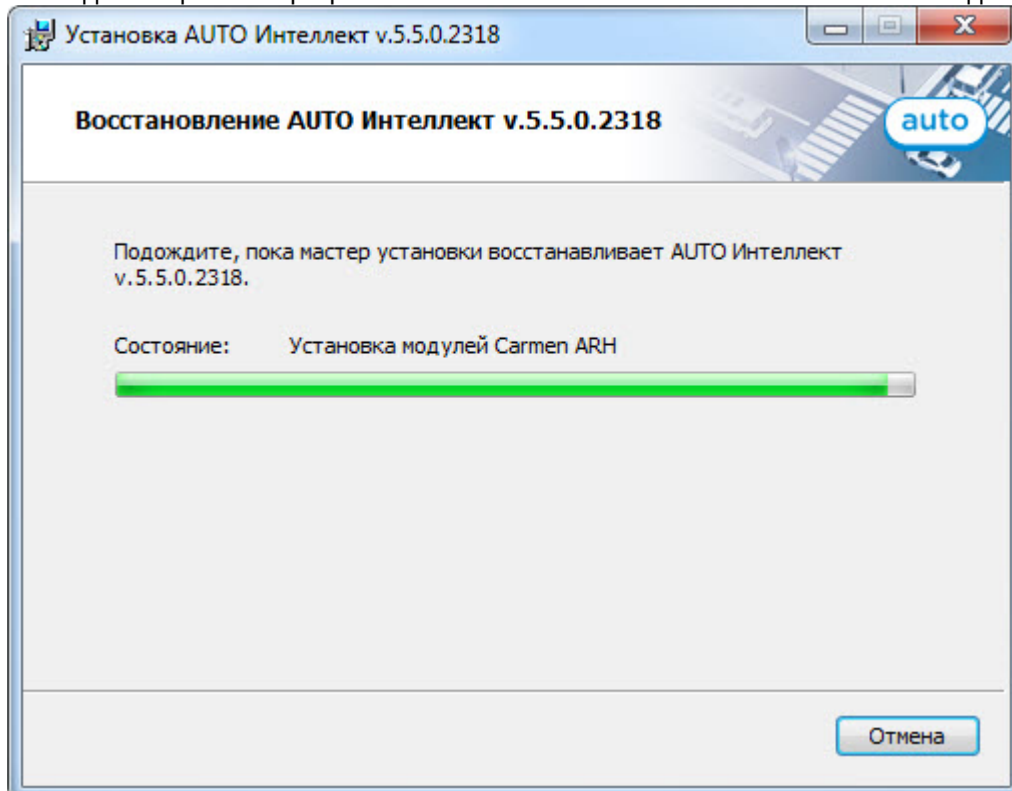
Режим восстановления требуется для переустановки всех компонентов программного комплекса *Авто-Интеллект*.

Для восстановления программного комплекса *Авто-Интеллект* необходимо выполнить следующие действия:

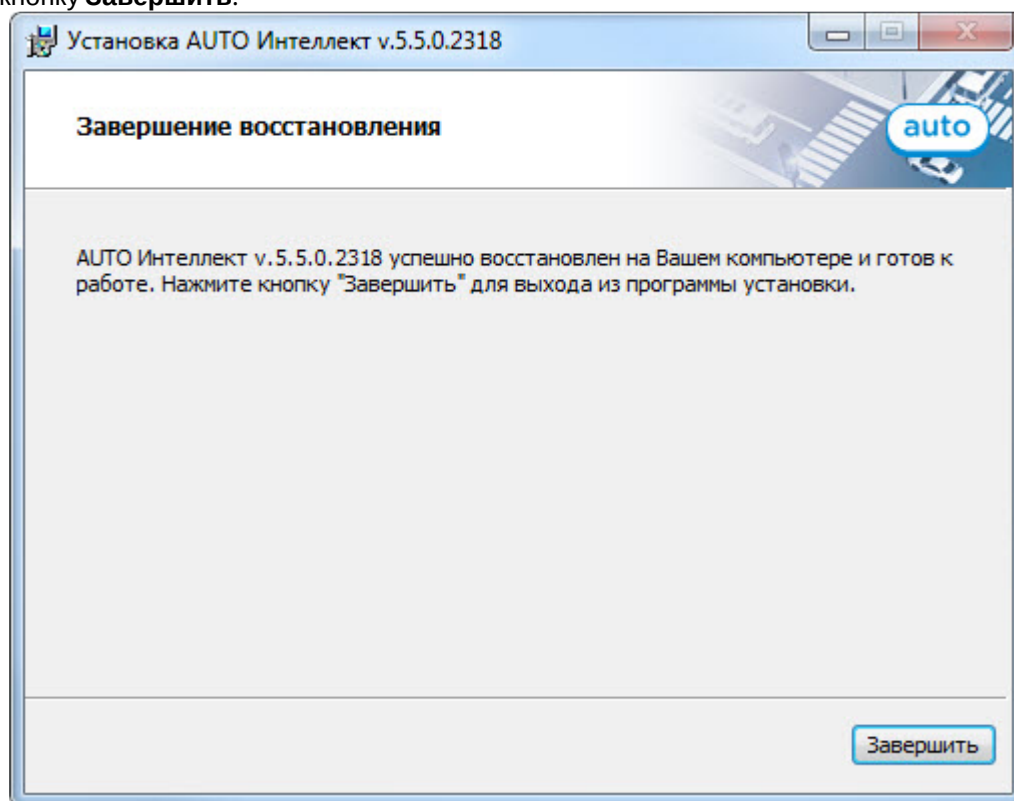
1. В корневом каталоге дистрибутива запустить исполняемый файл setup.exe.
2. Выбрать тип операции **Восстановление** и нажать на кнопку **Далее** для запуска процесса восстановления.



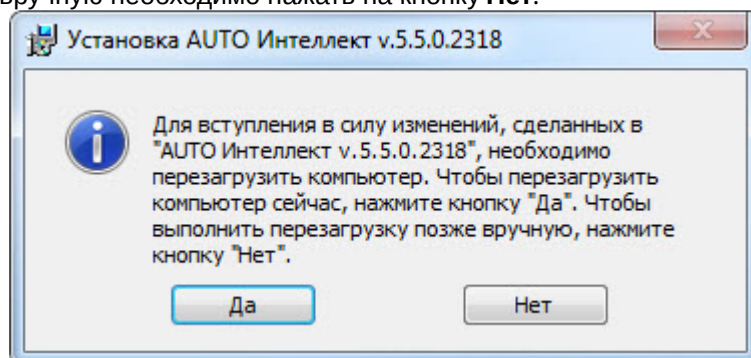
В результате запустится проверка установленных компонентов и начнется копирование необходимых файлов программного комплекса *Авто-Интеллект* на жесткий диск компьютера.



3. После успешного копирования компонентов программного комплекса *Авто-Интеллект* будет отображено сообщение о завершении процесса восстановления. Далее необходимо нажать на кнопку **Завершить**.



4. Для вступления в силу изменений необходима перезагрузка компьютера. Для перезагрузки компьютера автоматически необходимо нажать на кнопку **Да**. Для перезагрузки компьютера вручную необходимо нажать на кнопку **Нет**.



Восстановление программного комплекса *Авто-Интеллект* завершено.

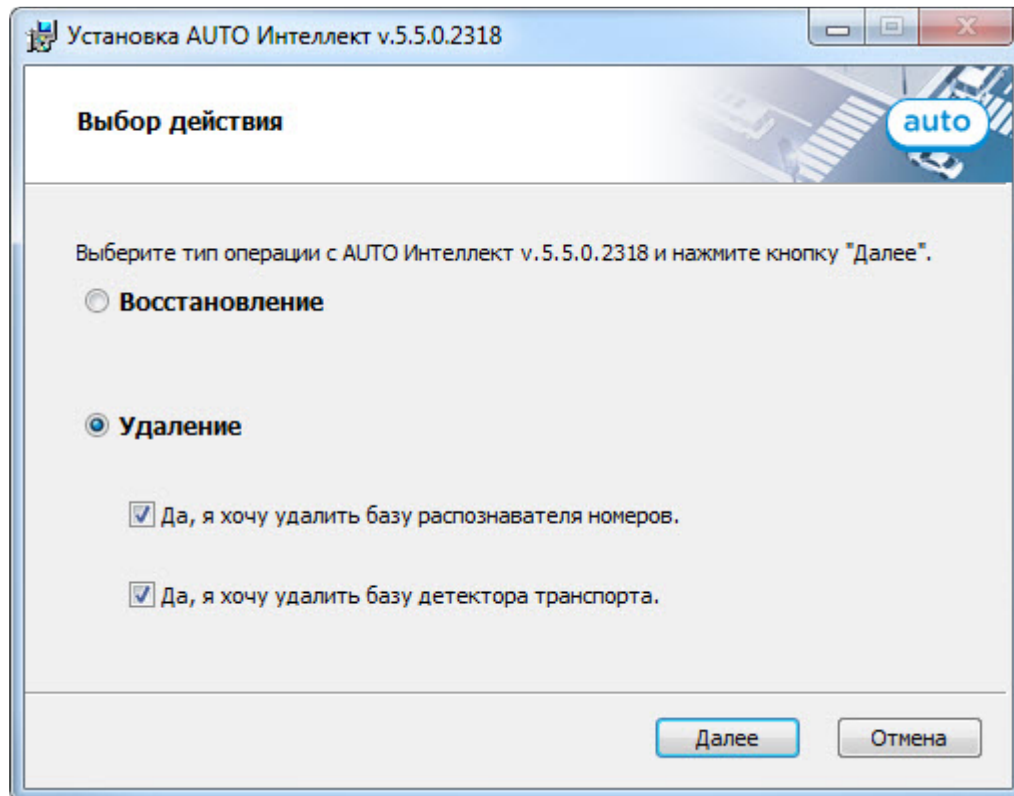
## 10.4 Удаление

Для удаления программного комплекса *Авто-Интеллект* требуется выполнить следующие действия:

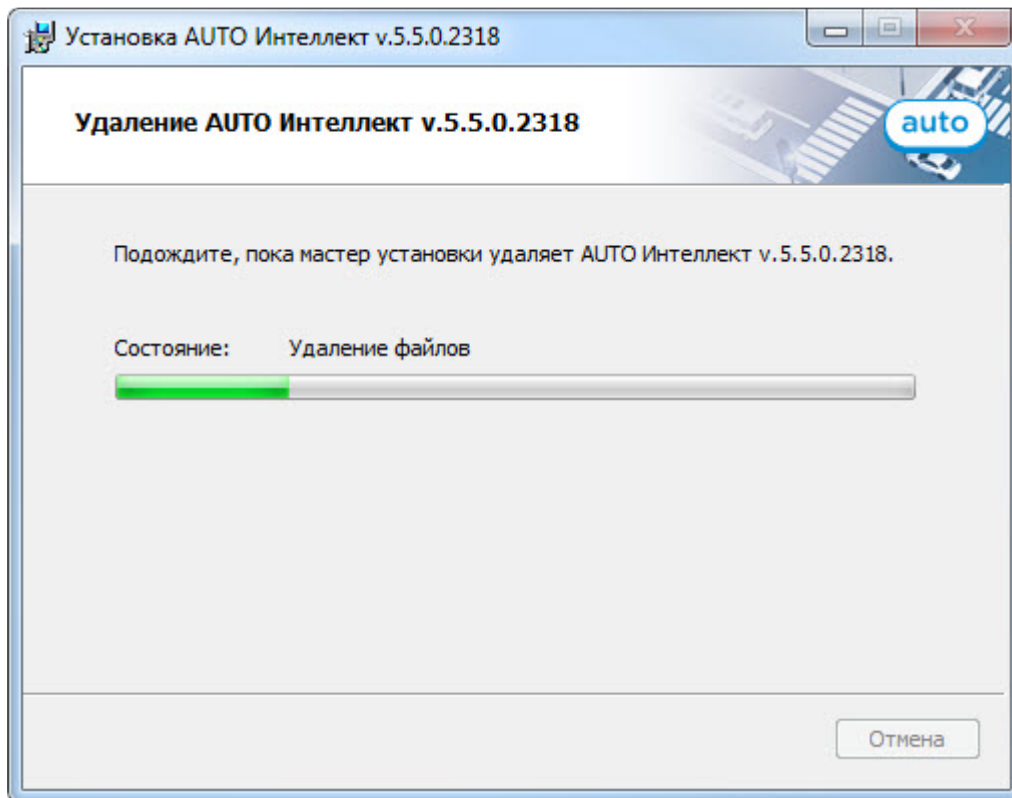
1. В корневом каталоге дистрибутива запустить исполняемый файл setup.exe.
2. Выбрать тип операции **Удаление** и нажать на кнопку **Далее** для запуска процесса удаления.

**Примечание.**

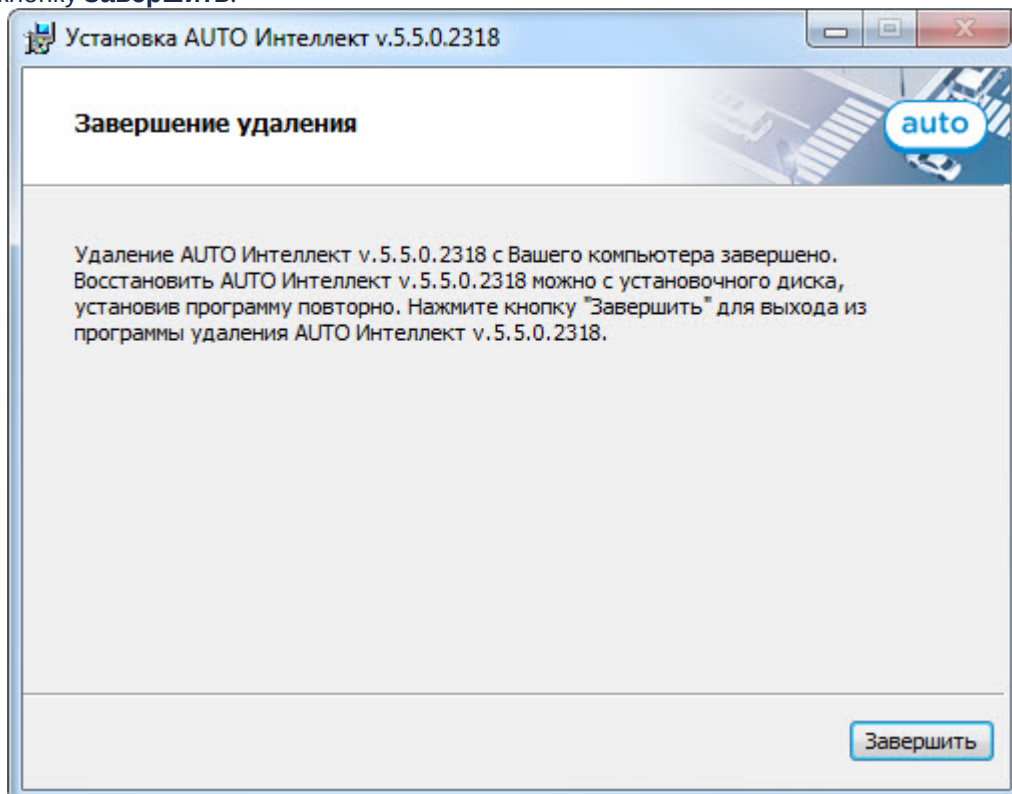
- Если также требуется удалить базу данных распознавателя номеров программного комплекса *Авто-Интеллект*, необходимо установить флажок **Да, я хочу удалить базу распознавателя номеров**.
- Если также требуется удалить базу данных программного модуля **Детектор транспорта** программного комплекса *Авто-Интеллект* необходимо установить флажок **Да, я хочу удалить базу детектора транспорта**.



В результате начнется процесс удаления установленных компонентов программного комплекса *Авто-Интеллект* с жесткого диска компьютера.



3. После успешного удаления компонентов программного комплекса *Авто-Интеллект* будет отображено сообщение о завершении процесса удаления. Далее необходимо нажать на кнопку **Завершить**.



Удаление программного комплекса *Авто-Интеллект* завершено.

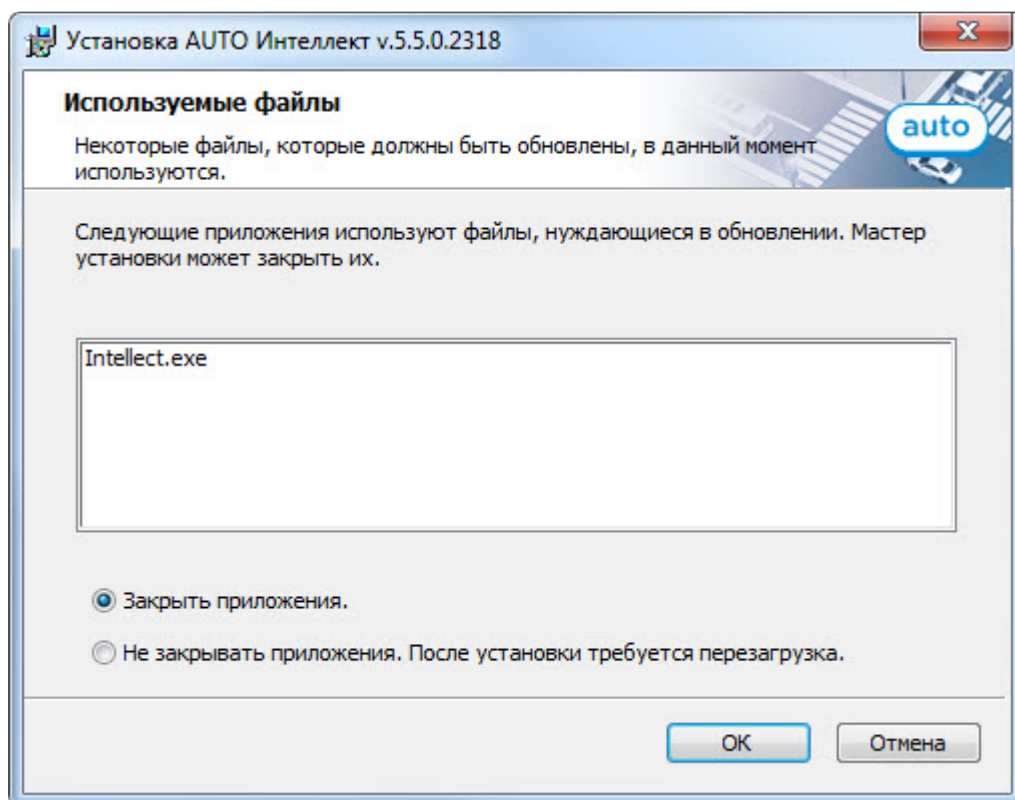
## 10.5 Возможные проблемы при установке

**На странице:**

- ПК Интеллект установлен как сервис
- Файлы, которые должен обновить установщик ПК Авто-Интеллект, используются другим приложением

### 10.5.1 ПК Интеллект установлен как сервис

В том случае, если ПК *Интеллект* установлен как сервис, при установке, восстановлении и удалении ПК *Авто-Интеллект* могут возникать проблемы. Если программе установки не удалось закрыть все приложения и процессы, использующие файлы, нуждающиеся в обновлении, будет выведено соответствующее диалоговое окно.



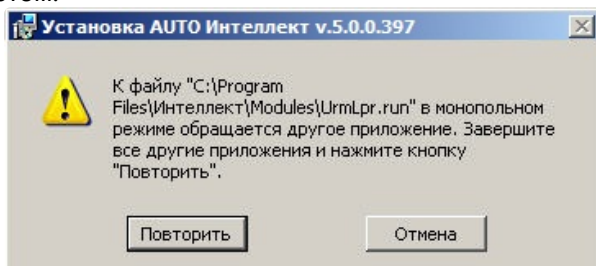
#### **Внимание!**

Данное диалоговое окно может меняться в зависимости от используемой операционной системы.

Для продолжения установки необходимо закрыть все указанные приложения и нажать кнопку **ОК**.

### 10.5.2 Файлы, которые должен обновить установщик ПК Авто-Интеллект, используются другим приложением

Если в процессе восстановления или удаления ПК *Авто-Интеллект* файл, который нуждается в обновлении, используется другим приложением, будет выведено диалоговое окно, сообщающее об этом.



Для продолжения установки необходимо закрыть приложение, использующее данный файл, и нажать кнопку **Повторить**.

## 10.6 Удаленная установка, удаление и обновление ПК Авто-Интеллект

Удаленная установка, удаление и обновление ПК *Авто-Интеллект* осуществляется при помощи утилиты командной строки `wmic.exe`. Данная утилита входит в состав ОС Windows. Для запуска утилиты необходимо ввести "wmic" без кавычек в командной строке Windows.

Подробную информацию о данной утилите можно найти на сайте справки Microsoft <http://msdn.microsoft.com>. На момент написания документации описание утилиты располагается по адресу <http://msdn.microsoft.com/ru-ru/library/aa394531.aspx>.

### **Примечание**

Утилита `wmic.exe` некорректно работает с виртуальными машинами VMware, на других виртуальных машинах работа утилиты не гарантируется.

Для работы `wmic` на удаленном компьютере необходимо отключить UAC (инструкция по отключению приведена в разделе [Настройки ОС для корректной работы УРМА или Сервера](#)).

Описанный в данном разделе способ установки, удаления и обновления применим как для компьютеров в домене, так и для установки на внедоменные машины.

Необходимо предварительно скопировать дистрибутив ПК *Авто-Интеллект* на локальные диски компьютеров, на которые будет производиться установка.

Для этого можно воспользоваться следующим скриптом командной строки:

```
хсору %Путь_к_папке_с_дистрибутивом% %Сетевая_папка_на_целевом_ПК% /e
```

Здесь:

- `%Путь_к_папке_с_дистрибутивом%` - путь к папке с дистрибутивом на локальной машине.
- `%Сетевая_папка_на_целевом_ПК%` - путь к папке на компьютере, на который предполагается установка ПО. К ней должен быть открыт доступ на запись.
- Атрибут `/e` - вызывает копирование всех вложенных каталогов и их содержимого, в том числе и пустых каталогов.

### **Примечание**

UNC-путь задается в формате `\\<IP-адрес сервера>\<Общая папка на данном сервере>\... .` Здесь многоточие означает путь от общей папки до папки с дистрибутивом. Если установка ведется на компьютеры в домене, указывается адрес сервера, содержащего доступную для всех компьютеров папку с дистрибутивом.

Подробную информацию о работе с утилитой `хсору` можно найти на сайте справки Microsoft. На момент написания документации описание утилиты располагается по адресу <http://technet.microsoft.com/ru-ru/library/bb491035.aspx>.

Следует учитывать, что описанный в данном разделе способ установки позволяет установить или обновить только базовый продукт без прочих дополнительных компонентов.

### 10.6.1 Удаленная установка Авто-Интеллект

Для того, чтобы установить ПК *Авто-Интеллект* на удаленный компьютер, необходимо выполнить с помощью утилиты `wmic.exe` следующую команду:



```
/NODE:"Имя_компьютера" /USER:"Имя_пользователя" /PASSWORD:"Пароль" product call
install true, "%параметры инсталлятора%", "%Путь_к_папке_с_дистрибутивом%
\Product.msi"
```

Здесь:

- /NODE - имя целевого компьютера, на который устанавливается ПК *Авто-Интеллект*.

#### **Примечание**

В качестве списка NODE может фигурировать текстовый файл, в котором в столбик перечислены имена целевых компьютеров.

- /USER и /PASSWORD - логин и пароль пользователя, имеющего соответствующие права на установку ПО на удаленном компьютере.
- "%Путь\_к\_папке\_с\_дистрибутивом%\Product.msi" - путь к файлу инсталлятора Product.msi, который требуется запустить, а именно локальный путь к папке, куда был скопирован дистрибутив.
- %параметры инсталлятора% - опции инсталлятора. К Product.msi можно применять следующие параметры:
  1. Параметры, которые можно применять к любому файлу msi (для получения справки необходимо в командной строке из директории <WINDOWS>\system32\ выполнить команду `msiexec.exe /?`).
  2. Параметры, описанные в справке setup.exe в разделе /CMD="[commands]" (для получения справки необходимо в командной строке из папки инсталлятора выполнить команду `setup.exe /?`, а также данные команды описаны в разделе [Программа установки ПК Интеллект в невидимом режиме](#)).
  3. Параметры, которые задаются при установке в самом setup.exe, а именно:
    - CMD\_INSTALLTYPE – Client, Server, Admin.
    - REMOVEALL (0, 1) – удаление с сохранением/без сохранения конфигурации.
    - NOOSCHECK=1 – отключить проверку на совместимость с ОС.

#### **Примечание**

Работа указанных параметров не гарантируется, если в реестре присутствует ветка:

- Для x86 системы: HKEY\_LOCAL\_MACHINE\SOFTWARE\ITV\INTELLECT\InstallPropertyInfo
- Для x64 системы:  
HKEY\_LOCAL\_MACHINE\SOFTWARE\Wow6432Node\ITV\INTELLECT\InstallPropertyInfo

В ней находятся параметры предыдущей установки.

#### **Пример**

Пример строки с параметрами инсталлятора:

```
REBOOT=ReallySuppress LANGUAGE="ru" TRANSFORMS="%Путь_к_папке_с_дистрибутивом%
\languages\Setup\ru\ru.mst" CMD_INSTALLTYPE="Server"
```

В приведенном примере:

REBOOT=ReallySuppress – отменяет перезагрузку машины по окончании установки.

LANGUAGE="ru" – выбирает язык продукта. По умолчанию язык продукта английский.

TRANSFORMS="%Путь\_к\_папке\_с\_дистрибутивом%\languages\Setup\ru\ru.mst" – указывает путь к языковому mst-патчу инсталлятора (указывает язык инсталлятора).

CMD\_INSTALLTYPE="Server" - указывает тип установки ПК *Интеллект* – Сервер. Может также принимать значения Admin (если требуется тип установки УРМА) и Client (если требуется тип установки УРММ).

## 10.6.2 Удаленное обновление ПК Авто-Интеллект

Для удаленного обновления ПК *Авто-Интеллект* до более новой версии необходимо выполнить следующие действия:

1. Запустить установку новой версии как описано в разделе [Удаленная установка Авто-Интеллект](#).
2. В команде установки указать путь к Product.msi для более новой версии.

В результате старая версия будет автоматически удалена с сохранением конфигурации, и установлена более новая.

## 10.6.3 Удаленное удаление ПК Авто-Интеллект

Для удаления ПК *Авто-Интеллект* необходимо выполнить в утилите wmic.exe следующую команду:

```
/NODE:"Имя_компьютера" /USER:"Имя_пользователя" /PASSWORD:"Пароль" product where name="Имя_продукта" call uninstall
```

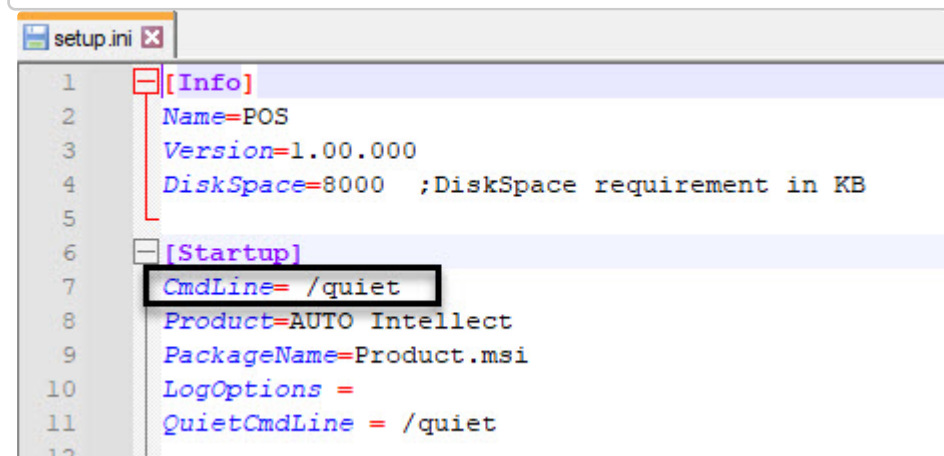
Здесь Имя\_продукта – имя, под которым установлен ПК *Авто-Интеллект*. В русской версии это обычно "АУТО Интеллект v.Номер\_сборки", в английской – "AUTO Intellect v.Номер\_сборки". Эти имена можно найти в реестре в разделе HKEY\_LOCAL\_MACHINE\Software\Microsoft\Windows\CurrentVersion\Uninstall.

## 10.7 Установка ПК Авто-Интеллект в тихом (quiet) режиме

Существует возможность установки программного комплекса *Авто-Интеллект* в тихом (quiet) режиме. Для этого необходимо выбрать один из следующих вариантов:

1. В файле **setup.ini**, находящемся в каталоге с дистрибутивом *Авто-Интеллект* (см. страницу [Установка](#)), прописать:

```
[Startup]
CmdLine=/quiet
```



```
1 [Info]
2 Name=POS
3 Version=1.00.000
4 DiskSpace=8000 ;DiskSpace requirement in KB
5
6 [Startup]
7 CmdLine= /quiet
8 Product=AUTO Intellect
9 PackageName=Product.msi
10 LogOptions =
11 QuietCmdLine = /quiet
12
```

При запуске исполняемого файла **Setup.exe** начнется установка программного комплекса *Авто-Интеллект* в тихом режиме.

2. Находясь в каталоге с дистрибутивом пакета детекторов, ввести в командной строке ОС Windows команду:

```
setup.exe /quiet
```

Сразу после применения команды начнется установка программного комплекса *Авто-Интеллект* в тихом режиме.

**Примечание**

Во время установки ПК *Авто-Интеллект* в тихом (quiet) режиме компьютер будет перезагружен.

Установка ПК *Авто-Интеллект* в тихом (quiet) режиме завершена.

## 10.8 Особенности установки, изменения, восстановления и удаления программного модуля Intlab

### На странице:

- [Установка программы IntlabInstaller](#)
- [Установка обновленного API](#)
- [Изменение, восстановление, удаление программы IntlabInstaller](#)

### Внимание!

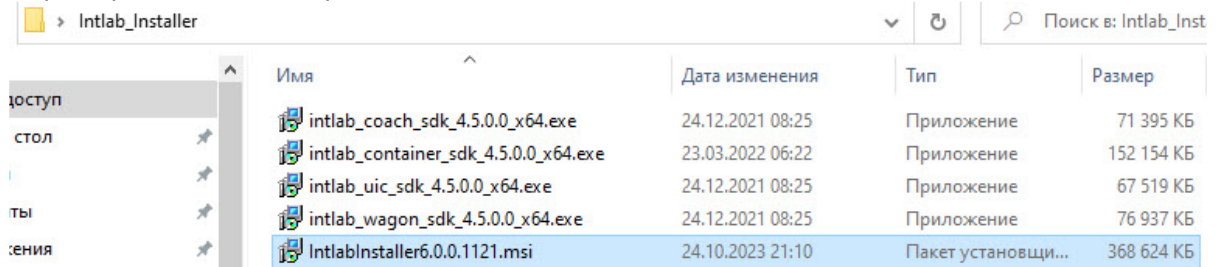
Для установки программного модуля *Intlab* в COM-порт должен быть вставлен лицензионный USB-ключ.

Установка программного модуля *Intlab* состоит из 2 этапов: сначала устанавливается программа **IntlabInstaller** с устаревшим API для всех SDK, после этого обновляются API для всех SDK, входящих в пакет установки.

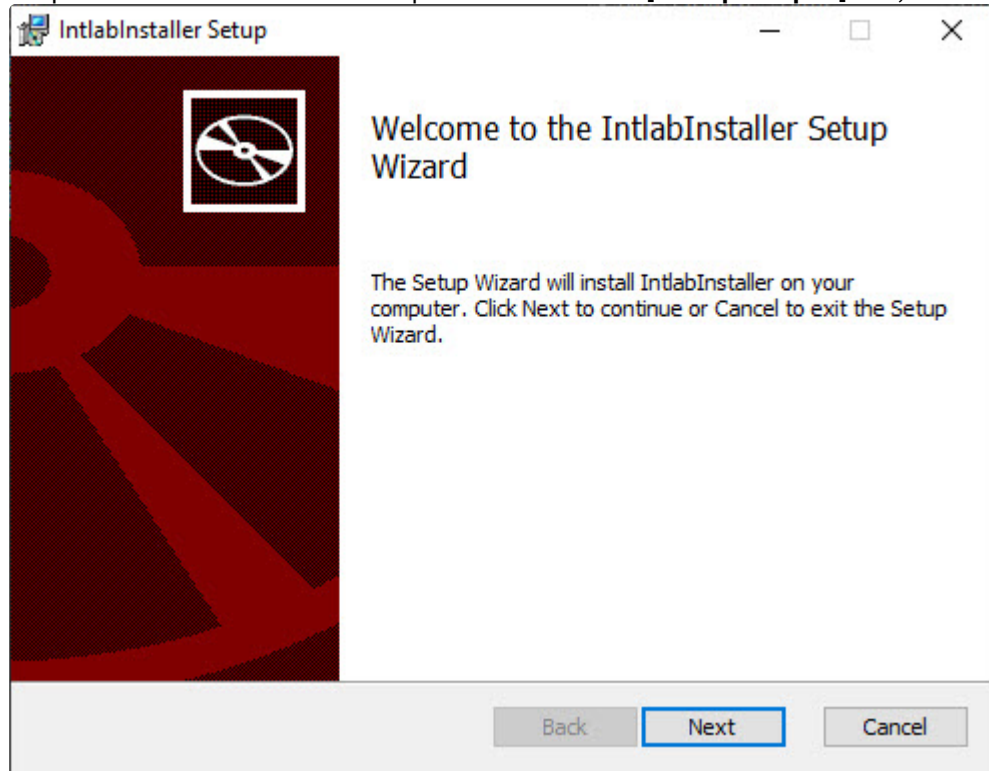
### 10.8.1 Установка программы IntlabInstaller

1. Скачать архив **Intlab\_Installer** для установки программного модуля *Intlab* со страницы [Дистрибутивы ПК Интеллект](#) сайта компании ITV.
2. Распаковать архив **Intlab\_Installer**.

3. Открыть распакованный архив **Intlab\_Installer**.



4. Выбрав из списка исполняемый файл **IntlabInstaller[номер сборки].msi**, начать его установку.



5. Для продолжения установки нажать кнопку **Next**.

**Примечание**

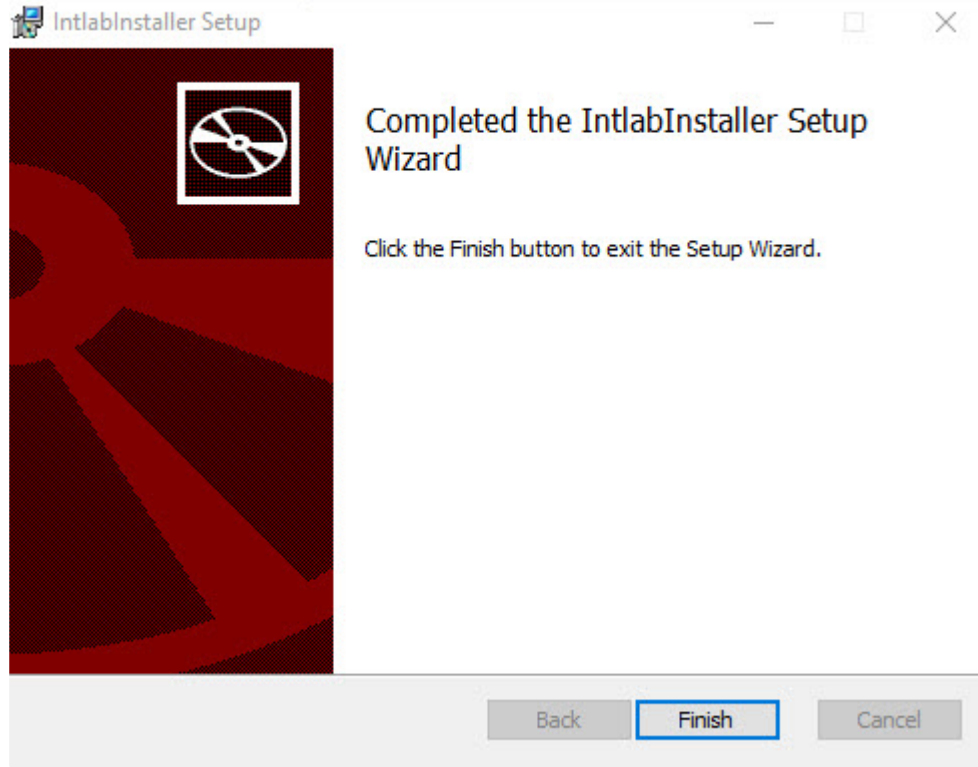
Если одна из лицензий отсутствует или истекла, то для продолжения процесса установки в появившемся окне с соответствующим сообщением требуется нажать кнопку **Отмена**.

regsvr32.exe

Срок действия лицензии истек. Хотите ввести новую лицензию?

OK Отмена

- По окончании установки программы **IntlabInstaller** появится соответствующее сообщение.



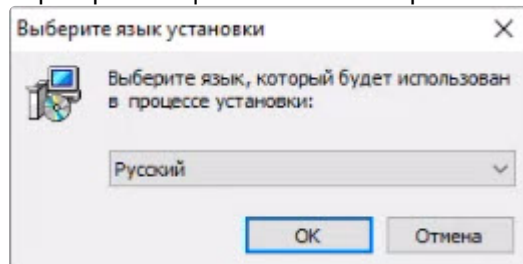
- Нажать кнопку **Finish** для завершения процесса установки программы **IntlabInstaller**.

В результате на компьютер будет установлен устаревший API для всех SDK, входящих в пакет установки.

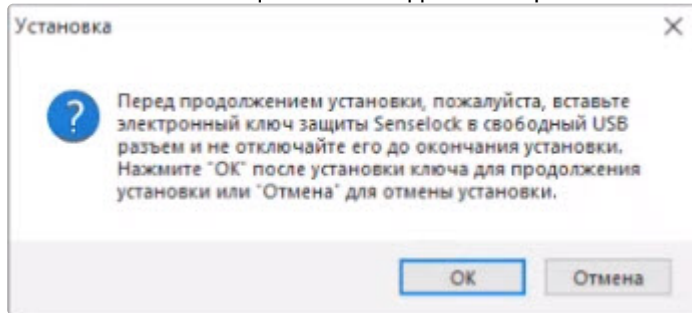
## 10.8.2 Установка обновленного API

Для установки обновленного API программного модуля распознавания *Intlab*:

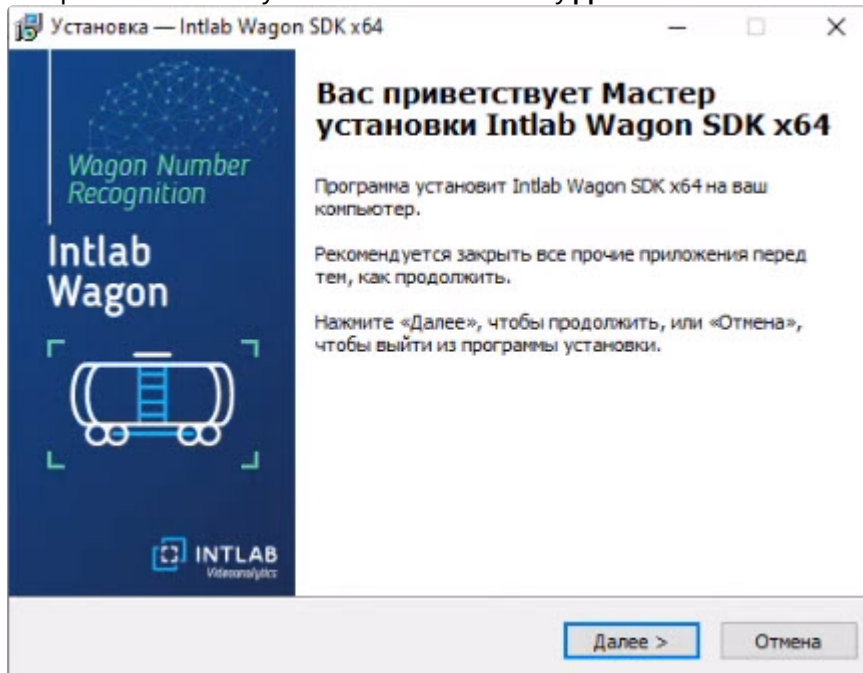
- Выбрать из распакованного архива **Intlab\_Installer** тот компонент, который требуется установить.
- Из раскрывающегося списка выбрать язык установки.



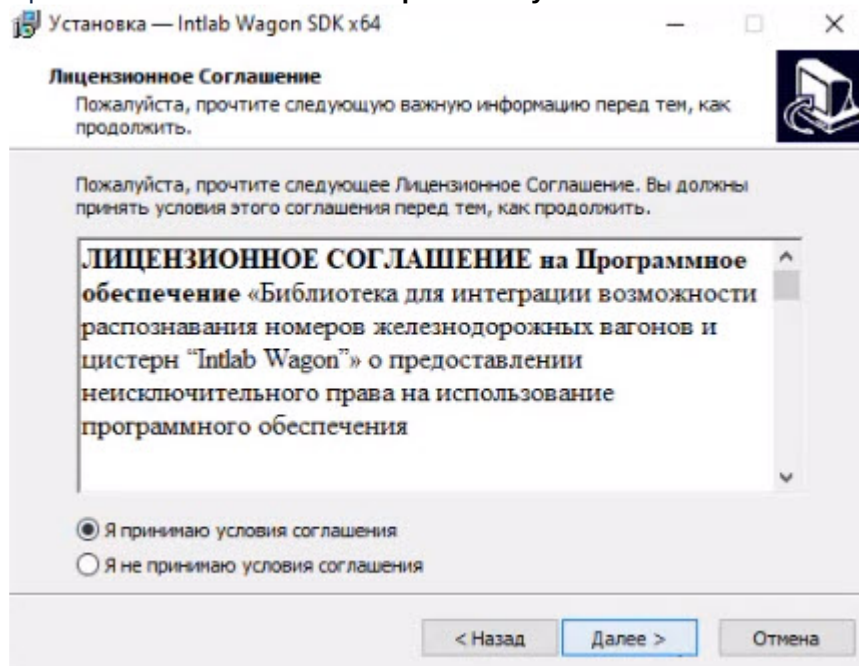
3. Установить ключ защиты в свободный USB-разъем и нажать кнопку **ОК**.



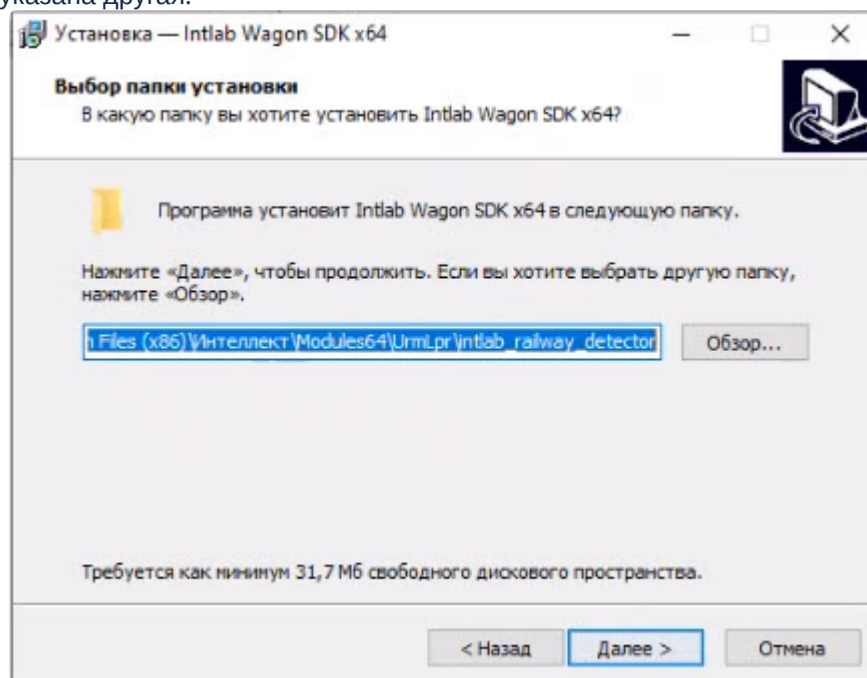
4. В открывшемся окне установки нажать кнопку **Далее**.



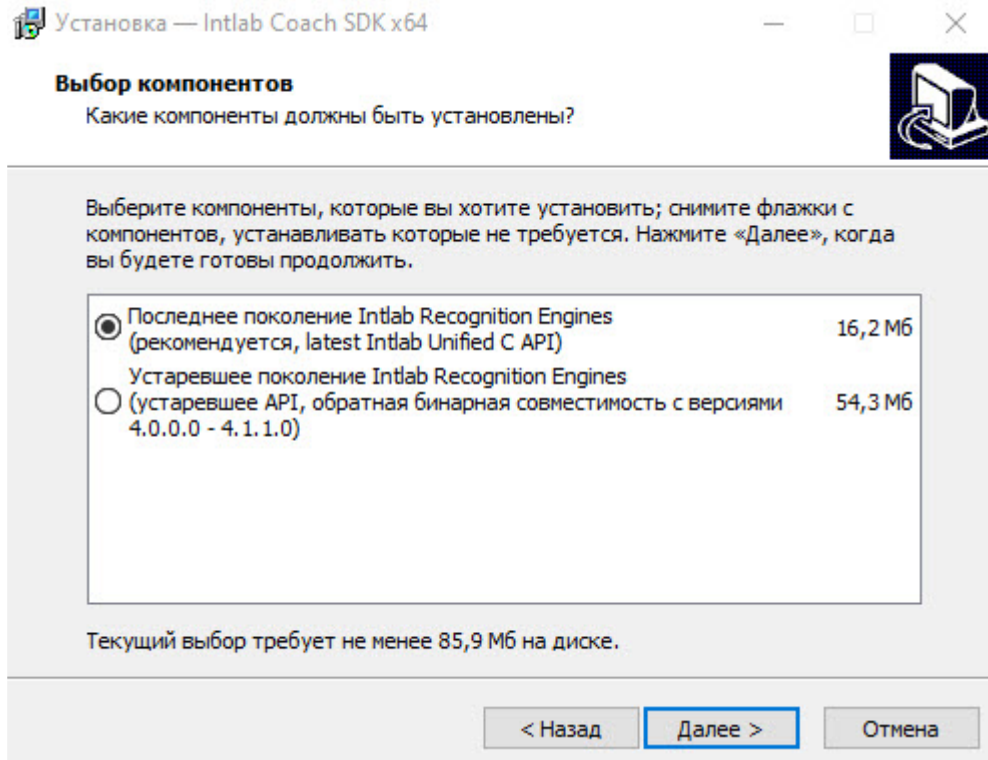
- Внимательно ознакомьтесь с условиями лицензионного соглашения. Затем установить переключатель в положение **Я принимаю условия соглашения** и нажать на кнопку **Далее**.



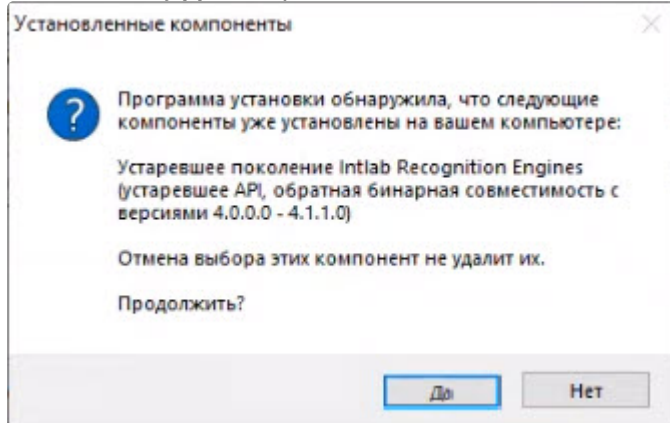
- Установки программы должна происходить по пути C:\Program Files (x86)\Интеллект\Modules64\UrmLpr\intlab\_railway\_detector. Выбрать эту папку, если по умолчанию указана другая.



7. Выбрать компонент **Последнее поколение Intlab recognition Engines (рекомендуется, latest Intlab Unified C API)**.

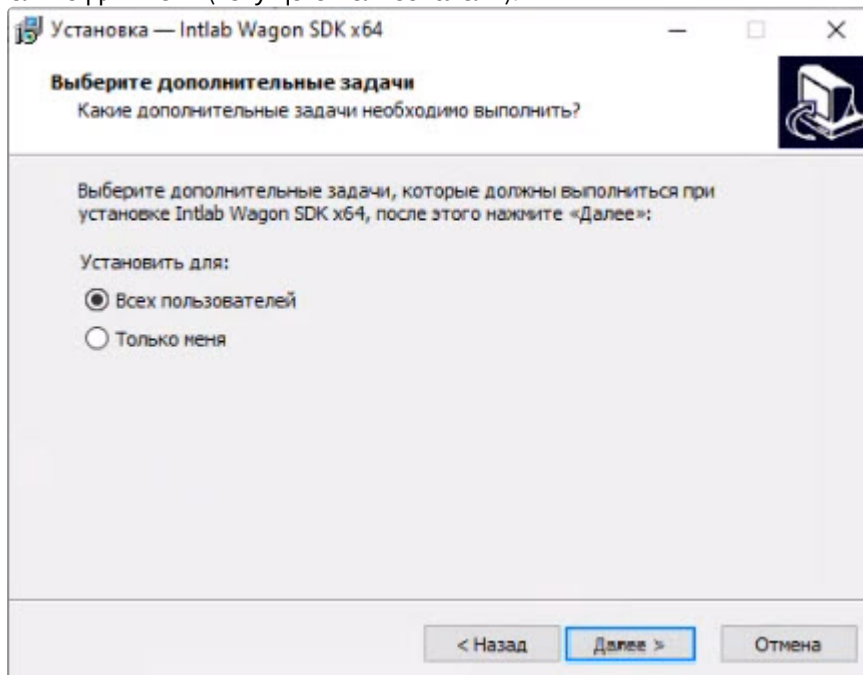


8. Для запуска процесса установки нажать кнопку **Далее**.
9. Нажать кнопку **Да** в открывшемся окне **Установленные компоненты**.

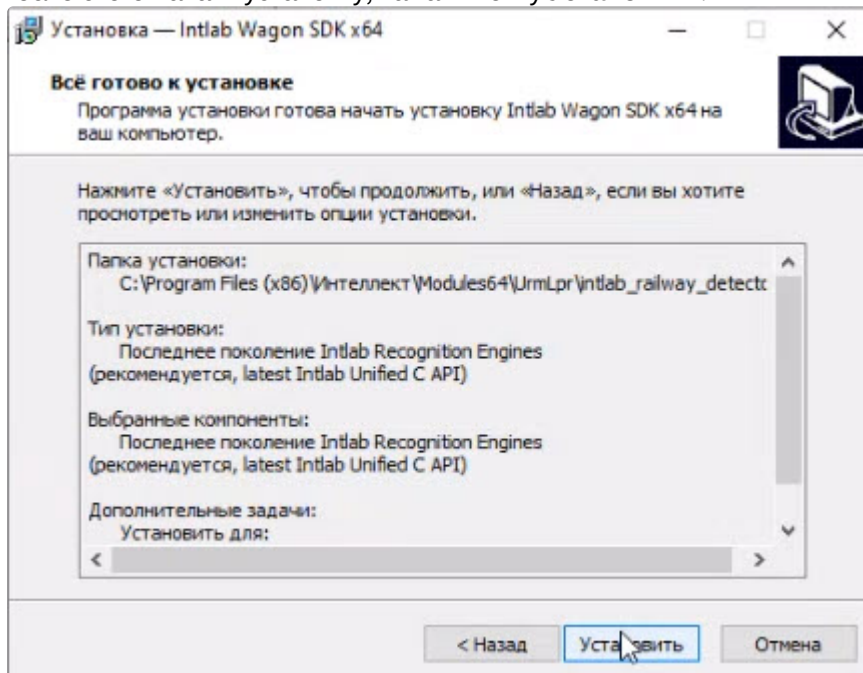




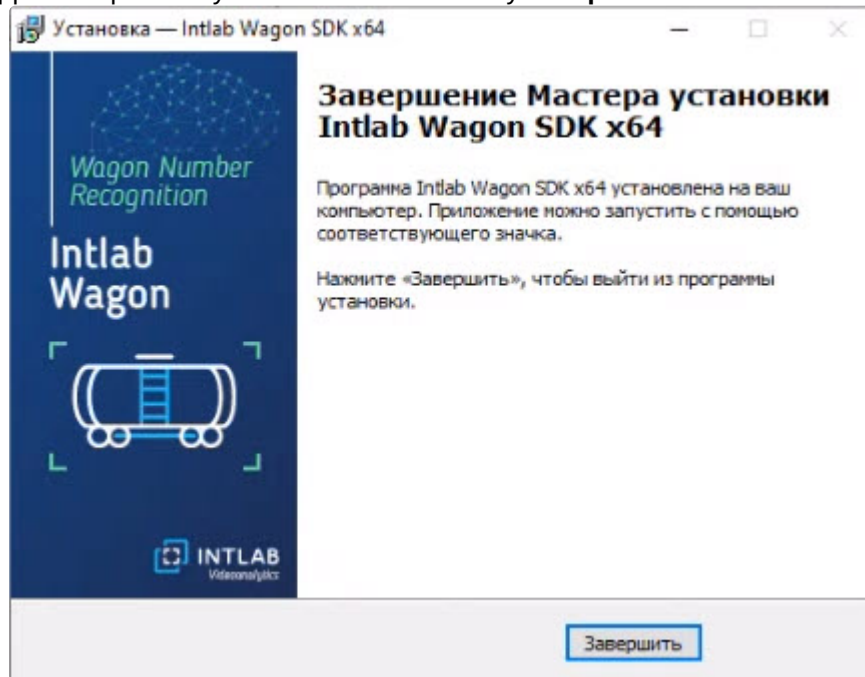
10. Далее с помощью переключателя выбрать вариант установки: для всех пользователей или только для меня (текущего пользователя).



11. Нажать кнопку **Далее**.
12. После этого начать установку, нажав кнопку **Установить**.



13. Для завершения установки нажать кнопку **Завершить**.



**⚠ Внимание!**

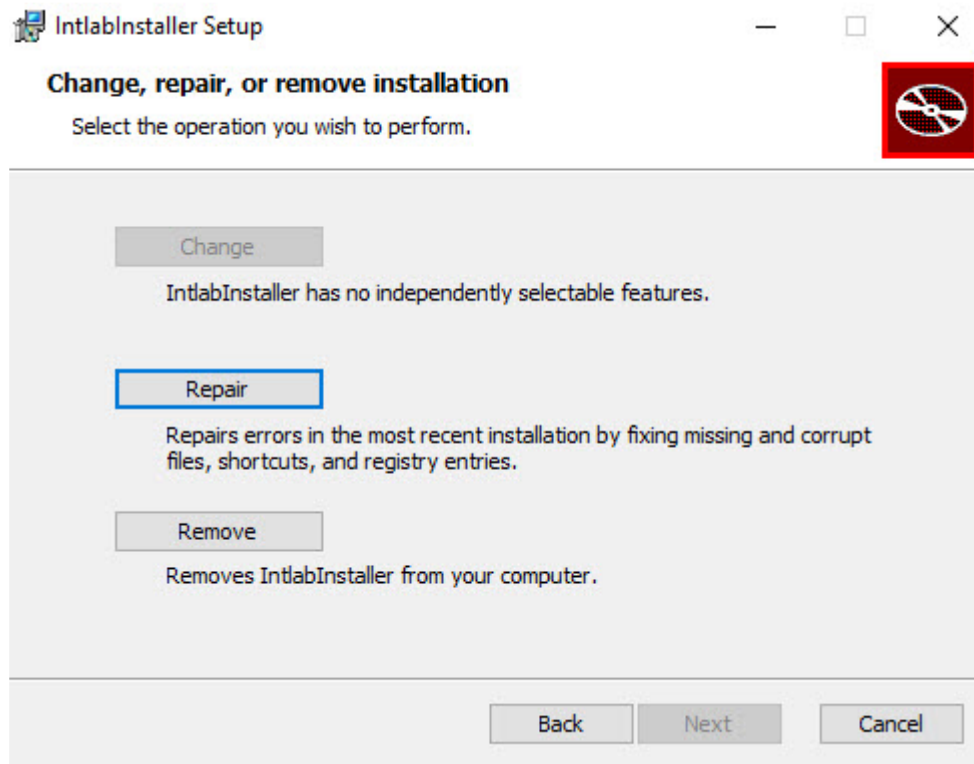
Аналогичным образом обновить API для всех SDK *Intlab*, которые входят в пакет установки, это требуется для корректной работы программного модуля *Intlab*.

В результате на компьютер будет установлен SDK с обновленным API

### 10.8.3 Изменение, восстановление, удаление программы IntlabInstaller

Для изменения, восстановления или удаления программы **IntlabInstaller**:

1. В папке распакованного архива **Intlab\_Installer** двойным кликом запустить исполняемый файл **IntlabInstaller[номер сборки].msi**.
2. В открывшемся окне выбрать требуемый тип операции: **Изменение (Change)**, **Восстановление (Repair)** или **Удаление (Remove)**.



3. Нажать кнопку **Next**.
4. После успешного изменения, восстановления или удаления компонентов программы **IntlabInstaller** появится сообщение о завершении соответствующего процесса.
5. Для завершения нажать кнопку **Finish**.

Изменение, восстановление или удаление программы **IntlabInstaller** завершено.

# 11 Конфигурирование программного комплекса Авто-Интеллект и настройка его компонентов

## 11.1 Порядок конфигурирования и настройки программного комплекса Авто-Интеллект

Конфигурирование программного комплекса *Авто-Интеллект* осуществляется на базе платформы *Интеллект*. Считается, что необходимые системные объекты для работы видеоподсистемы уже сконфигурированы и настроены (см. документ *Программный комплекс Интеллект. Руководство Оператора*. Наиболее актуальную версию данного документа можно найти в [хранилище документации](#)).

Вторым этапом в конфигурировании программного комплекса *Авто-Интеллект* являются создание и настройка системных объектов, необходимых для осуществления обработки полученного видеоизображения с целью распознавания автомобильных номеров, программного определения типа и скорости автотранспорта, попавшего в зону наблюдения видеокамеры, а также формирование баз данных для хранения полученной информации.

### **Примечание.**

Для корректной работы программного комплекса *Авто-Интеллект* крайне рекомендуется, чтобы базы данных распознавателей/детекторов и сам объект, с которого поступают данные в эту БД, располагались на одной машине.

Определение типа транспортного средства производится с помощью программного модуля **Детектор транспорта**. Для определения скорости передвижения транспортного средства предназначен программный модуль **Радар**.

Для настройки ПК *Авто-Интеллект* в случае использования программного модуля **АРЕНА** требуется создать и настроить следующие объекты:

1. **Канал распознавания номеров** (только создать, настраивать не требуется);
2. Модуль **АРЕНА**;
3. Интерфейсный объект **Модуль обнаружения ТС**.

Для настройки ПК *Авто-Интеллект* в случае использования программных модулей распознавания номеров требуется создать и настроить следующие объекты:

1. Канал распознавания номеров;

### **Примечание.**

Объект **Канал распознавания номеров** служит для задания универсальных настроек программных модулей распознавания номеров.

2. Соответствующий модуль распознавания номеров (см. [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

### **Внимание!**

По мере увеличения на Сервере *Авто-Интеллект* количества распознавателей **CARMEN-Авто** снижается частота обработки видеоизображения каждым распознавателем, что приводит к уменьшению процента распознанных символов. Также

возможны задержка выдачи результата и пропуск кадров. Частота обработки видеоизображения распознавателем **CARMEN-Авто** также может зависеть от модели, разрешения, цвета и других параметров видеокамеры.

3. **Сервер работы с радарми** (в случае использования Канала распознавания номеров совместно с программным модулем **Радар**);
4. **Внешняя БД номеров** (в случае использования Канала распознавания номеров совместно с внешней базой данных номеров транспортных средств);
5. Интерфейсный объект **Модуль обнаружения ТС**.

Для настройки ПК *Авто-Интеллект* в случае использования программного модуля **Детектор транспорта** требуется создать и настроить следующие системные объекты:

1. **Детектор транспорта**;
2. Интерфейсный объект **Трафик монитор**.

Для настройки подсистемы сбора информации о транспортных потоках требуется создать и настроить следующие системные объекты:

1. **Детектор транспортных средств IntelliVision**;
2. **Процессор ТП**.

## 11.2 Настройка программных модулей

### 11.2.1 Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров

Для распознавания номеров транспортных средств необходимо активировать один из программных модулей:

1. Модуль ARH-ЖД;
2. Модуль Bioiris;
3. Модуль CARMEN-Авто;
4. Модуль IntelliVision CIDR;
5. Модуль IntelliVision LPR;
6. Модуль IntelliVision RIDR;
7. Модуль IntLab;
8. Модуль RoadAR;
9. Модуль Seenaptec;
10. Модуль Taiwan;
11. Модуль Авто-УРАГАН;
12. Модуль АРЕНА;
13. Внешний распознаватель.

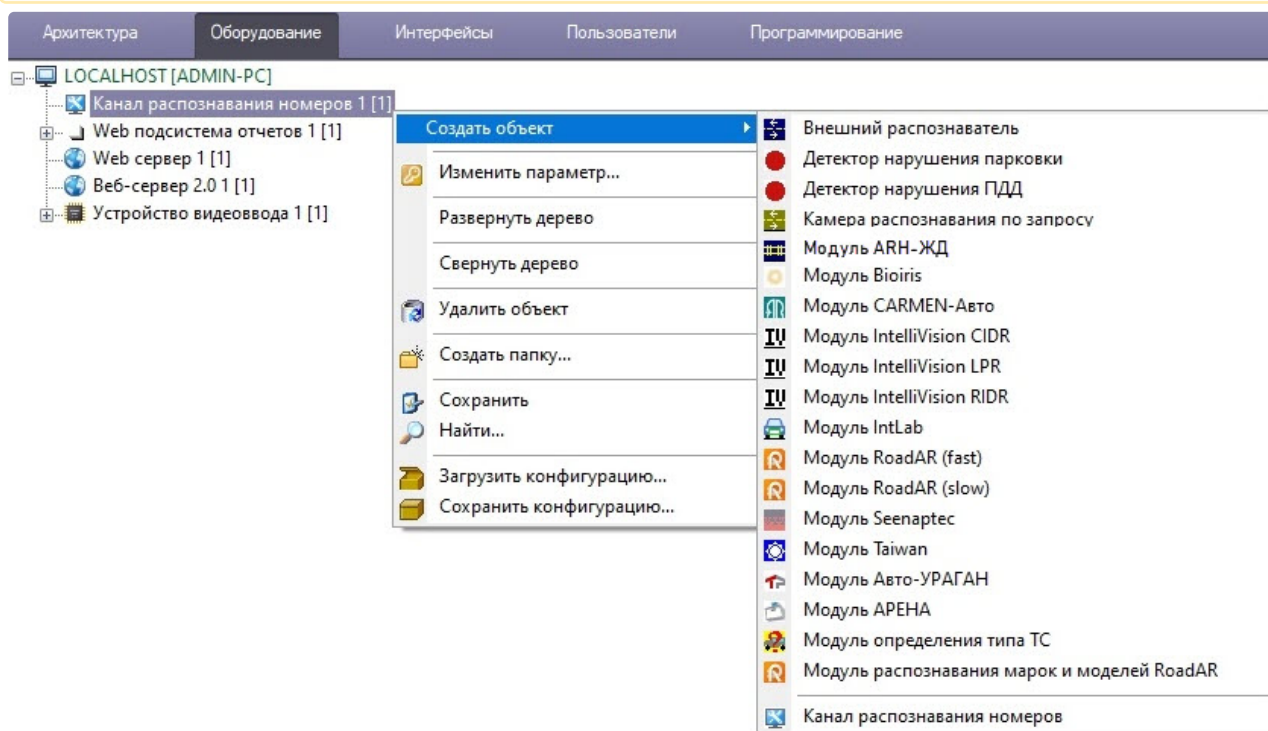
Для активации программного модуля следует создать одноименный объект на базе объекта **Канал распознавания номеров**.

#### **Примечание.**

После создания объекта модуля распознавания номеров, кроме **Bioiris, Taiwan** или **Внешний распознаватель**, необходимо выполнить его настройку.

**⚠ Внимание**

- После создания или настройки модулей распознавания номеров необходимо перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров** и нажать кнопку **Применить**.
- Не все настройки применимы для всех модулей. Если какие-либо настройки будут применимы только для отдельных модулей, об этом сообщено на соответствующих страницах.



## 11.2.2 Общие сведения о нейроаналитике

### ✓ Программно-аппаратные требования

В программном комплексе *Авто-Интеллект* применяется нейросетевая аналитика, в основе которой лежит [нейросеть](#). На базе нейросетей доступны следующие возможности:

1. **Модуль определения типа ТС** (см. [Модуль определения типа ТС](#)). Модуль определения типа ТС осуществляет распознавание типа транспортного средства с помощью нейросети.

#### ⓘ Примечание

Также см. [Настройка сохранения кадров, обработанных модулем Модуль определения типа ТС](#).

Качество работы и ресурсоемкость программных модулей на основе нейросети напрямую зависят от оптимизации используемой ими модели нейросети.

Прежде чем приступить к настройке программного модуля на основе нейросети, следует обратиться в техническую поддержку компании *ITV* и запросить файлы моделей обученных нейросетей. Специалисты технической поддержки запросят необходимые данные, а затем предоставят файлы для каждой модели нейросети. Полученные файлы необходимо разместить на всех Серверах, где планируется использовать соответствующие программные модули.

#### **⚠ Внимание!**

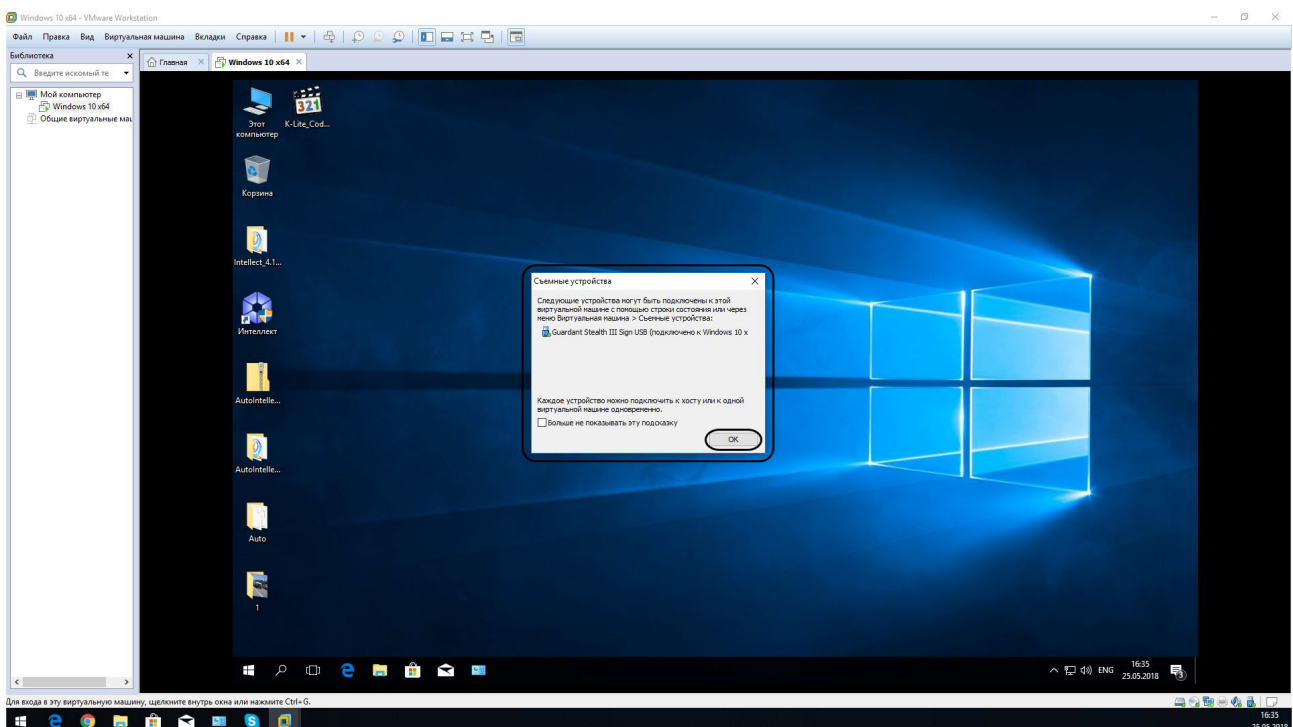
Время запуска (инициализации) каждой нейросети на GPU NVIDIA может занимать несколько минут в зависимости от используемой модели нейросети. До завершения инициализации события от программного модуля поступать не будут.

### 11.2.3 Особенности работы программных модулей ПК Авто-Интеллект в виртуальной машине VMWare

#### **i Примечание**

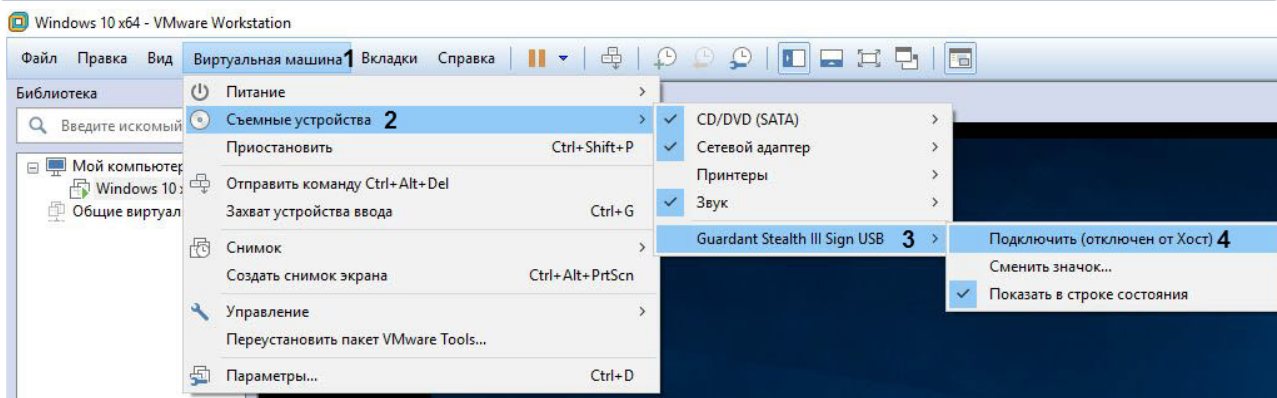
Список программных модулей ПК *Авто-Интеллект* поддерживаемые работу в виртуальной машине VMWare см. в разделе [Работа ПК Интеллект в виртуальных машинах](#).

Для активации лицензионного ключа модулей *Seenaptec*, *Авто-Ураган* и *Carmen* необходимо подключить USB-ключ к компьютеру с установленной виртуальной машиной VMWare. USB-ключ определится и подключится автоматически (появится окно **Съемные устройства**, в котором необходимо нажать на кнопку **ОК**).



#### **i Примечание**

Если автоматически USB-ключ не определился, то необходимо его подключить вручную через вкладку **Виртуальная машина (1)** → **Съемные устройства (2)** → **USB-ключ (3)** → **Подключить (4)**.



## 11.2.4 ARH-ЖД

### Функциональные характеристики программного модуля ARH-ЖД

Программный модуль **ARH-ЖД** предназначен для реализации следующих функций:

1. Распознавание номерных знаков транспортных контейнеров.
2. Распознавание номерных знаков вагонов.
3. Запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров.

### Лицензирование модуля ARH-ЖД

Программный модуль *ARH-ЖД* использует тип лицензии Carmen FreeFlow и лицензируется по используемым ядрам процессора. Есть дополнительный электронный ключ в виде USB ключа в случае лицензий на одно и два ядра и в виде PCI платы в случае одного, двух и четырёх ядер. Количество каналов распознавания ограничено только возможностями используемого процессора. Ограничений на количество распознаваний в единицу времени нет.

Для Carmen FreeFlow существует возможность использовать несколько аппаратных ключей любого типа на одном компьютере. В том числе использовать ключи разных типов (один USB, другой PCI).

### Настройка программного модуля ARH-ЖД

#### **⚠ Внимание!**

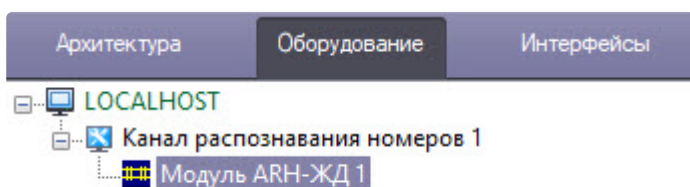
Для работы модуля *ARH-ЖД* необходимо выполнить следующие действия:

1. Убедиться, что установлены обновление безопасности "KB3033929" и [Hotfix](#).
2. Если ранее были установлены драйверы *Carmen GX*, то их необходимо удалить из Windows.
3. Убедиться, что по адресу `C:\Windows\System32\DRVSTORE\` не осталось ни одной папки с какими-либо драйверами (если папки присутствуют, то их нужно удалить).
4. Перезагрузить компьютер.



5. Скачать на сайте [ITV](#) дистрибутив *Carmen Freeflow 7.3.1* и установить его. Если ранее была установлена более ранняя версия, то ее необходимо удалить перед установкой более новой версии.
6. Скачать на сайте [ITV](#) дистрибутив *Carmen ACCR-7.3.2*. Данный дистрибутив содержит распознаватель, который необходимо установить через утилиту *Engine Manager*. Процедура установки SDK с помощью утилиты *EngineManager* подробно описана в файле `engine_install_windows.txt`, находящемся в папке с соответствующим распознавателем.
7. Скачать на сайте [ITV](#) дистрибутив *ARH Railroad Wagon Code Recognition Engine* и установить его через утилиту *Engine Manager*. Процедура установки распознавателя с помощью утилиты *EngineManager* подробно описана в файле `engine_install_windows.txt`, находящемся в папке с соответствующим распознавателем.
8. Установить программное обеспечение с [сайта](#) производителя.

Программный модуль *ARH-ЖД* конфигурируется на панели настроек объекта **Модуль ARH-ЖД**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



Настроить модуль *ARH-ЖД* следующим образом:

1. Перейти на вкладку **Основные настройки** (1) панели настроек объекта **Модуль АРН-ЖД**.

1

Модуль АРН-ЖД 1

Канал

Канал распознавания номеров 1

Использовать	Название	Тип
*	смассг-2.29-iso..	Контейн..
	спосг-2.77-iso...	OCR

Общие настройки

Последовательность работы SDK

Последовательно 2

Качество: 30 3

Частота распознавания: кадр/с 4

1 Основные настройки смассг-2.29-iso.dat

Применить Отменить

2. Из раскрывающегося списка **Последовательность работы SDK** (2) выбрать **Последовательно** или **Параллельно**.
3. В поле **Качество** (3) указать минимальное качество изображения номерных знаков вагонов или контейнеров, начиная с которого, следует начать распознавание. Эта величина определяется экспериментально.
4. В поле **Частота распознавания:...кадр/с** (4) указать количество кадров в секунду, обрабатываемых распознавателем. Если ввести 0 или оставить поле пустым, то распознаватель будет обрабатывать максимально возможное количество кадров.
5. Перейти на вкладку выбранного SDK.

**Примечание**

Выбранные SDK отмечены звездочкой в таблице **Выбор SDK** на вкладке **Основные настройки**.

6. В группе **Высота символа** определить параметры высоты символа номерных знаков вагонов или контейнеров одним из двух способов:
  - a. В поле **Минимум** (1) ввести в пикселях минимальную высоту символа. Также символ можно выделить на видеоизображении от камеры, указанной в настройках канала распознавания, нажав кнопку  справа от соответствующего поля.
  - b. В поле **Среднее** (2) ввести в пикселях среднюю высоту символа. Также символ можно выделить на видеоизображении от камеры, указанной в настройках канала распознавания, нажав кнопку  справа от соответствующего поля.
  - c. В поле **Максимум** (3) ввести в пикселях максимальную высоту символа. Также символ можно выделить на видеоизображении от камеры, указанной в настройках канала распознавания, нажав кнопку  справа от соответствующего поля.
7. В группе **Наклон символов** указать параметры наклона символов номеров вагонов на видеоизображении с камеры:
  - a. В поле **Среднее (%)** (4) ввести в процентах средний наклон символов. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх.
  - b. В поле **Минимум (%)** (5) ввести в процентах минимальный наклон символов. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх.

- c. В поле **Максимум (%) (6)** ввести в процентах максимальный наклон символов. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх.
8. В группе **Дополнительные настройки** указать:
- В поле **Уклон (%) (7)** ввести в процентах наклон номера вагона относительно получаемого видеоизображения с камеры. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх.
  - В поле **Мин. контраст (8)** ввести предполагаемую разницу между значениями оттенков серого символов номера и заднего фона.
  - В поле **X в Y (%) (9)** ввести в процентах соотношение горизонтального и вертикального разрешения символа. Горизонтальное разрешение - это отношение ширины символа на видеоизображении к его реальной ширине, вертикальное разрешение - это отношение высоты символа на видеоизображении к реальной высоте. Нулевое или отрицательное значение означает автоматическую установку значения 100.
  - В поле **Задержка (10)** ввести интервал времени в миллисекундах, который должен истечь для выдачи модулем распознавания следующего результата распознавания номера. Нулевое значение означает отсутствие задержки.

**Примечание**

- Увеличение времени задержки может быть полезным, если происходят частые срабатки одного и того же номера вагона.
- Если используется распознавание номеров по запросу (см. [Настройка программного модуля Камера распознавания по запросу](#)), то задержка должна отсутствовать.

9. В группе **Фильтры** указать:
- Установить флажок **ISO фильтр (11)**, если требуется включить фильтрацию ISO номера вагона. При считывании номера из 11 символов модуль распознавания будет осуществлять попытку прочитать код ISO (пример кодов ISO: GB4310, 22G1).
  - Установить флажок **Фильтр длинного кода (12)**, если требуется включить фильтрацию длинного номера. Если видеоизображение не содержит номер вагона, но содержит другой текст, модуль распознавания может вернуть ложный номер вагона. Фильтрация снижает вероятность появления этих ложных кодов, увеличивает продолжительность времени выполнения (около 5%) и ухудшает распознавание кодов вагона на изображениях, имеющих код вагона (около 0,5%).
  - Установить флажок **Проверка контрольной суммы (13)**, если требуется проверять контрольную сумму.
10. Нажать кнопку **Применить** для сохранения настроек.

**Внимание!**

Все выполненные настройки остаются до нажатия кнопки **Применить**. После этого в БД сохраняются только настройки выбранных SDK, остальные возвращаются к исходным.

Настройка программного модуля *ARH-ЖД* завершена.

## Требования к установке и настройке видеокамер для распознавания вагонов

Для корректного распознавания номерных знаков контейнеров должны быть соблюдены требования, перечисленные ниже.

Требования к характеристикам видеокамеры:

1. Рекомендованное разрешение – не более 800x600, т.к. использование разрешения свыше 800x600 не приводит к улучшению качества распознавания.
2. Использовать черно-белые видеокамеры высокого разрешения, поскольку черно-белые видеокамеры обеспечивают более качественное изображение при низкой освещенности.
3. Скорость поступления кадров с видеокамеры – не менее 24 к/с.
4. Скорость движения вагона соответствует скорости работы камеры. Для наилучшего распознавания необходимо и достаточно 1-2 кадра номера вагона.
5. Возможность установки у видеокамер фиксированного значения экспозиции (шаттера) от 1/2000 с и менее.
6. Высокая чувствительность видеокамер: 0,01 лк и чувствительнее.

#### Требования к расположению видеокамеры:

1. Расстояние от видеокамеры до вагона – от 1,5 метров (зависит от фокусного расстояния объектива камеры), оптимальное расстояние 5-7 метров.

#### **Примечание**

Для упрощения настройки рекомендуется применять вариофокальные объективы. Диапазон изменения фокусного расстояния следует подбирать в каждом конкретном случае инсталляции системы.

При использовании камер со встроенным объективом с фокусным расстоянием 2,8 мм и менее на изображении могут наблюдаться сильные геометрические искажения. Как следствие, возможно ухудшение качества распознавания, чтобы этого избежать необходимо применять специальные съемные объективы с асферической линзой, устраняющие указанные искажения.

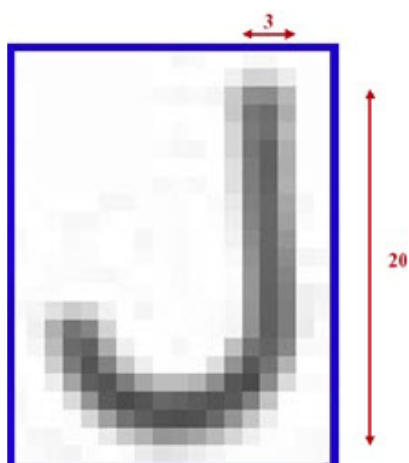
2. Высота расположения видеокамер – 3-3.5 метра для считывания бортовых номеров, 1.5 метра для считывания номеров на шасси.
3. Ширина номера вагона на изображении – около 30-35% от ширины изображения, в большинстве случаев это означает ширину зоны контроля камеры 3-5 метров.
4. Соблюдение перпендикулярности оптической оси видеокамеры к плоскости номера вагона.
5. Расположение вагона в кадре строго горизонтальное.
6. Расположение ИК-датчика и видеокамеры в одной вертикальной плоскости.

#### **Примечание**

В случае использования аналоговой видеокамеры для предотвращения затухания видеосигнала на линии передачи необходимо, чтобы расстояние от видеокамеры до оцифровывающего устройства не превышало 30 метров.

#### Требования к изображению:

1. Высота символа в кадре – не менее 16 пикселей, рекомендованное – 20-50 пикселей, ширина линии символа – не менее 2-3 пикселя.



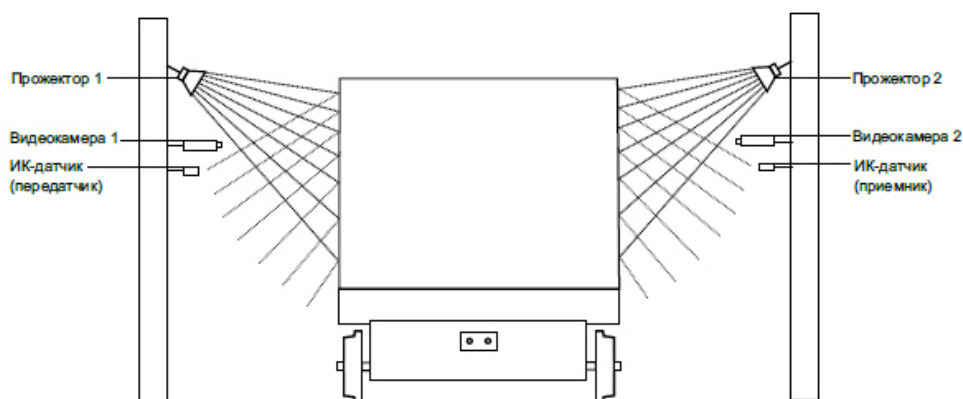
2. Геометрические искажения («бочки», «подушки»), привносимые оптикой, должны быть умеренны.
3. Изображение номеров вагонов четкое, контрастное, уверенно читаемое человеком.

При настройке видеокамер также необходимо:

1. Сфокусировать камеру именно на номер вагона.
2. Отключить режим AGC (автоматическое усиление сигнала) на видеокамере.
3. Отключить режимы добавления контрастности на видеокамере, если таковые имеются.

Для обеспечения работы системы в ночное время следует использовать прожекторную подсветку вагонов/цистерн. При установке прожектора на расстоянии 5–7 метров от железнодорожных путей можно использовать обычный галогенный прожектор мощностью 1–1,5 кВт. Прожектор следует располагать, как показано на рисунке ниже. Такое расположение позволяет избежать:

1. Ослепления камеры прожектором, направленным на нее с другой стороны железнодорожного пути.
2. Засветки изображения, обусловленного отражением света прожектора от бортов вагонов.



На следующем рисунке представлено эталонное изображение, полученное при правильной установке и настройке видеокамеры.



## Требования к установке и настройке видеокамер для распознавания контейнеров

Для корректного распознавания номерных знаков грузовых контейнеров, а также номеров вагонов получаемое изображение с видеокамер должно быть четким, контрастным, уверенно читаемым человеком.

Требования к характеристикам видеокамеры:

1. Использовать видеокамеры высокого разрешения (рекомендуется 720p).
2. Скорость поступления кадров с видеокамеры – не менее 24 к/с.
3. Скорость движения контейнера соответствует скорости работы камеры. Для наилучшего распознавания необходимо и достаточно 1-2 кадра номера контейнера.
4. Возможность установки у видеокамер фиксированного значения экспозиции (шаттера) от 1/2000 с и менее.
5. Высокая чувствительность видеокамер: 0,01 лк и чувствительнее.

Необходимо соблюдать перпендикулярность оптической оси видеокамеры к плоскости номерного знака. Для упрощения настройки рекомендуется применять вариофокальные объективы. Диапазон изменения фокусного расстояния следует подбирать в каждом конкретном случае инсталляции системы.

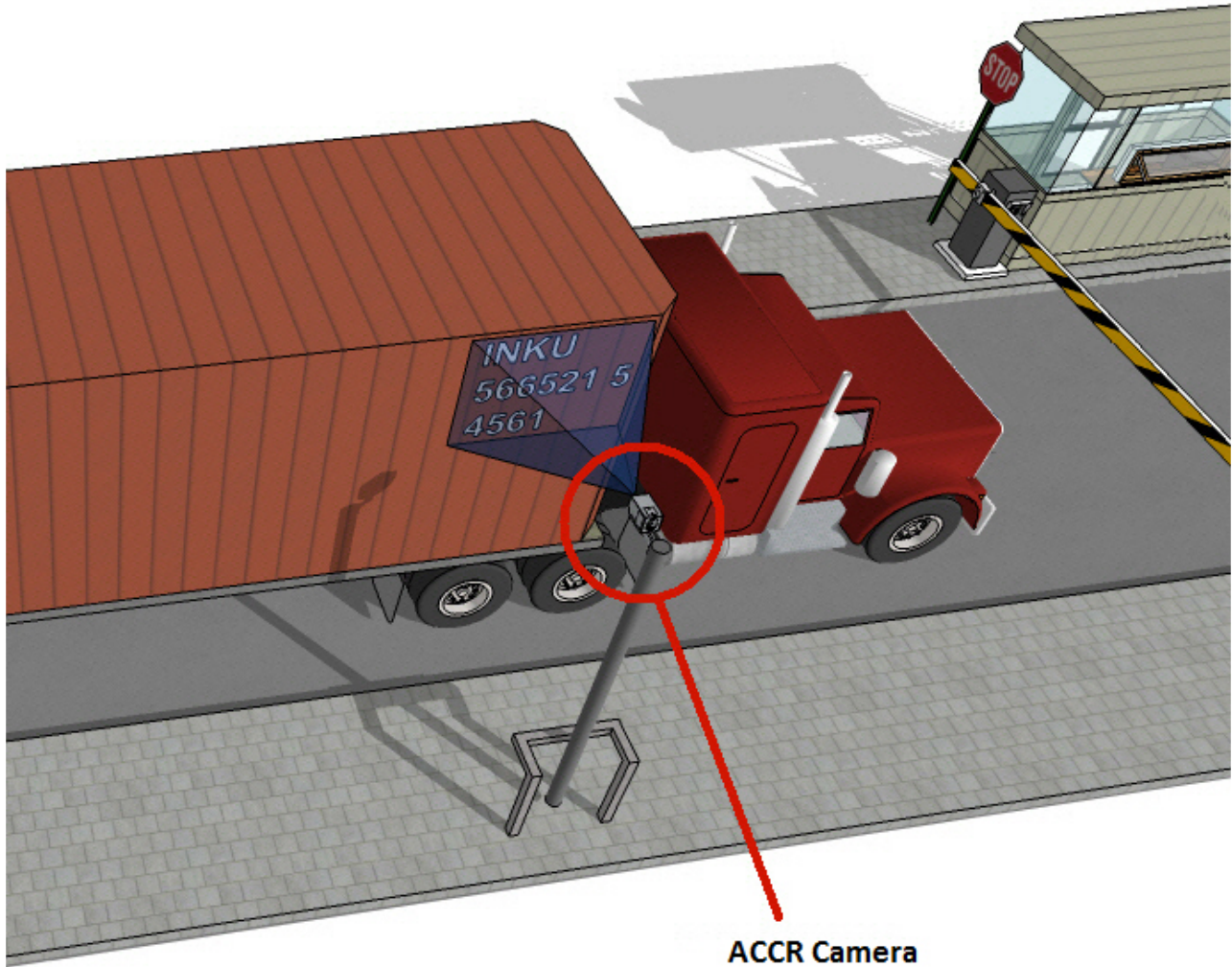
Требования к изображению:

1. Расположение контейнера или вагона в кадре строго горизонтальное.
2. Размер символов номера на изображении от 20 до 40 пикселей, т.е. от 4% высоты изображения.
3. Геометрические искажения («бочки», «подушки»), привносимые оптикой, должны быть умеренны.

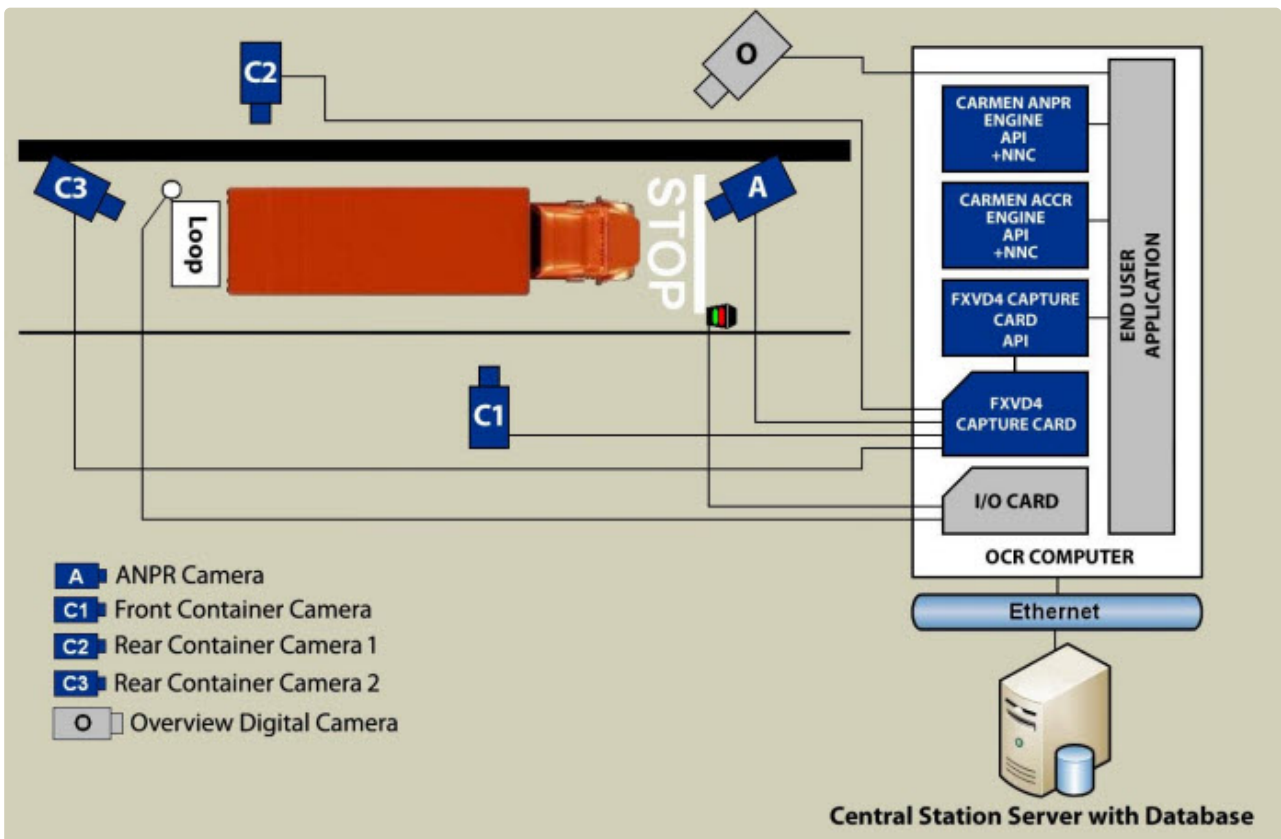
При настройке видеокамер также необходимо:

1. Сфокусировать камеру именно на номере контейнера или вагона и отключить возможность автофокусировки.
2. Рекомендуется отключить все интеллектуальные возможности видеокамер. Например, режим добавления контрастности.

Ниже приведены схемы установки видеокамеры для обеспечения наиболее точного распознавания номерных знаков грузовых контейнеров.

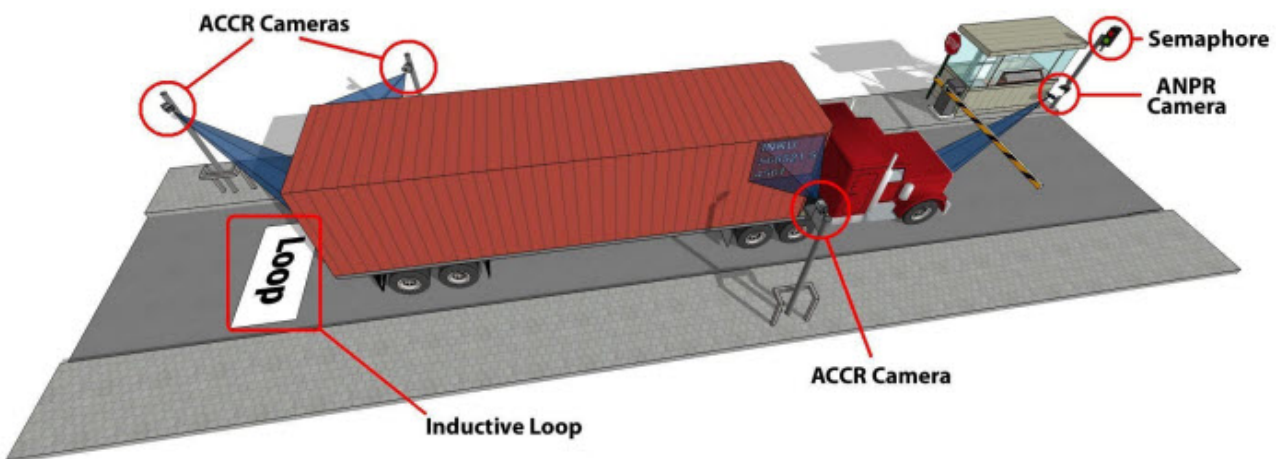






**⚠ Внимание!**

FXVD4 capture card и API требуются только при использовании аналоговых CCTV камер.



На изображении выше можно увидеть пример приложения для целей ACCR. Во многих случаях код контейнера поврежден, поэтому мы предлагаем сделать несколько изображений с разных сторон контейнера и обрабатывать их вместе как последовательность изображений. Для достижения наиболее точных результатов считывания рекомендуется использовать три контейнерные камеры. Чтобы обеспечить оптимальные условия для съемки изображения, используйте два внешних белых

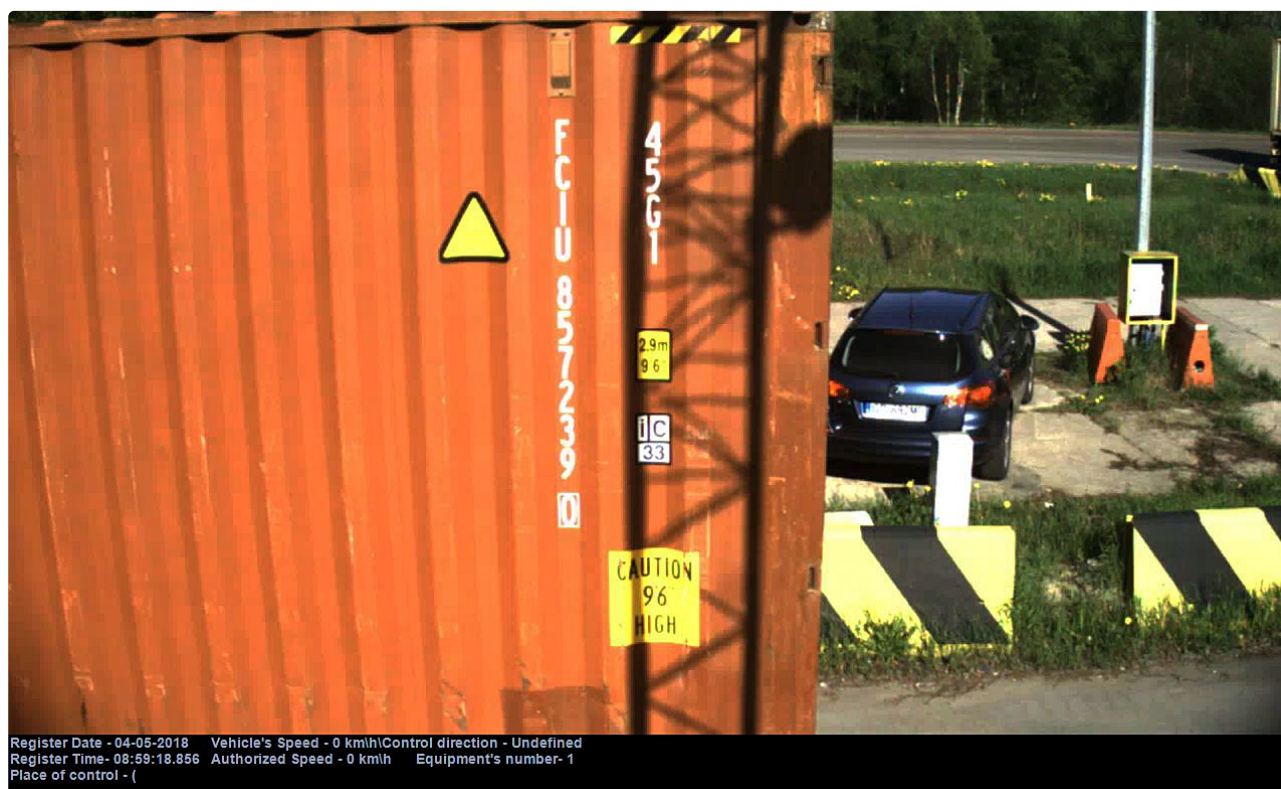
светодиодных осветителя. С помощью дополнительной камеры ANPR можно идентифицировать грузовик с контейнером.

Чтобы уменьшить потребление ресурсов компьютера, используйте внешний запуск для захвата изображений только в том случае, если код контейнера и номерной знак находятся в правильном положении.

Индуктивная петля (другие возможности срабатывания: лазерный датчик, микроволновый датчик, магнитный датчик или инфракрасный барьер) служит датчиком, указывающим на прибытие транспортного средства.

Когда автомобиль останавливается у знака «СТОП», все камеры идентифицируют код контейнера и номерной знак грузовика.

На следующем рисунке представлено эталонное изображение, полученное при правильной установке и настройке видеокамеры.



## Комбинирование SDK вагонов и контейнеров

По железнодорожному пути передвигаются составы с вагонами и контейнерами, чьи номерные знаки включают в себя разные типы кодов. Для их распознавания представлены 3 варианта SDK (software development kit) – наборов инструментов для разработки программного обеспечения в одном устанавливаемом пакете:

1. iso.

Пример номерного знака, который можно распознать с помощью SDK iso:



2. аср.

Пример номерного знака, который можно распознать с помощью SDK аср:



3. aar.

Пример номерного знака, который можно распознать с помощью SDK aar:



Пример распознавания номерного знака вагона с помощью SDK aar

The screenshot shows the 'ONLINE MONITOR' interface. On the left, a large image of a yellow train car with graffiti is displayed. Below it, a smaller image shows the recognized license plate 'TB OX 63 84 43' with a red bounding box. A table below the license plate image provides recognition details.

Parameter	Value
Recognizer	LPR channel 2
Recognition time	2021-10-27 10:43:38
Validity	82 %
Direction	Undefined
Regional code	443
Camera	Camera 2
SDK data file	cmocr-2.87-aar.dat

On the right side of the interface, a list of recognized train cars is shown, each with a small image of the car and its identification details:

- TBOX638443 (LPR channel 2, 2021-10-27 10:43:38)
- TBOX66613 (LPR channel 2, 2021-10-27 10:43:27)
- TBOX889296 (LPR channel 2, 2021-10-27 10:43:22)
- DEAX20376 (LPR channel 2, 2021-10-27 10:43:10)
- FXE930414 (LPR channel 2, 2021-10-27 10:43:10)

## 11.2.5 Bioiris

### Функциональные характеристики программного модуля Bioiris

Программный модуль **Bioiris** предназначен для реализации следующих функций:

1. Распознавание только китайских номерных знаков транспортных средств.
2. Запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров.
3. Определение и протоколирование в базу данных номеров скорости движения распознанного транспортного средства (при помощи модуля **Радар**).
4. Проверка распознанных номерных знаков транспортных средств по подключенным базам данных розыска.
5. Возможность работы с многополосной дорогой (распознавание до 10 номерных знаков транспортных средств в одном кадре).
6. Запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы bmp, jpeg и avi.

### Лицензирование программного модуля Bioiris

Лицензирование модуля распознавания номеров **Bioiris** в ПК *Авто-Интеллект* осуществляется с помощью файла лицензии *License.txt*. Этот файл необходимо поместить в папку *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64\UrmLpr\BIOIRIS*.

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Bioiris

Для обеспечения распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного модуля **Bioiris** необходимо установить и настроить видеокамеры таким образом, чтобы выполнялись следующие требования:

<b>Характеристики камеры</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Основные характеристики используемых видеокамер приведены на странице <a href="#">Общие требования к установке и настройке видеокамер</a>.</li> </ul>
<b>Видеоизображение</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Высота символов для IP-видеокамер не менее 20-30px, для аналоговых видеокамер не менее 14-20px, толщина штриха не менее 2px</li> <li>Минимально допустимая контрастность при равномерном загрязнении регистрационного знака должна быть не ниже 10% (контрастная различимость символов относительно фона – 25 ед. при 256 бальной шкале)</li> <li>Максимально допустимое неравномерное загрязнение не более 12% (соотношение площади загрязненной части государственного регистрационного знака к его общей площади)</li> <li>Геометрические пропорции изображения государственного регистрационного знака должны отличаться от геометрических пропорций самого государственного регистрационного знака не более чем на 10%</li> </ul>
<b>Позиционирование камеры</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Видеокамера должна быть установлена стационарно</li> </ul>

Для корректного распознавания номеров на ТС должны быть установлены только номера Китая. В случае, если на ТС будут установлены одновременно номер Китая и номер Гонконга и/или Макао, то распознавание китайского номера может осуществляться некорректно.

Пример изображения ТС, номер которого может быть распознан некорректно:



### ⚠ Внимание!

При любом отклонении от вышеприведенных требований снижается вероятность корректного распознавания номера.

## 11.2.6 CARMEN-Авто

### Функциональные характеристики программного модуля CARMEN-Авто

Программный модуль **CARMEN-Авто** предназначен для реализации следующих функций:

1. Распознавание номерных знаков транспортных средств.
2. Запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров.
3. Определение и протоколирование в базу данных номеров скорости движения распознанного транспортного средства (по видео или при помощи модуля **Радар**).

#### **Примечание**

Для модуля **CARMEN-Авто** также доступен режим парковки, который включается с помощью ключа реестра **ParkingMode** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

По умолчанию используется распознавание всех латинских символов номерных знаков (например, соответствующих таким странам, как Аргентина, Индия, Африка и Сингапур), при этом, функция распознавания страны не используется.

Для добавления дополнительных режимов распознавания необходимо установить соответствующие распознаватели (подробнее см. [Настройка программного модуля CARMEN-Авто](#)).

Полный список поддерживаемых стран для модуля **CARMEN-Авто** и персональные настройки для распознавателя доступны по запросу в техническую поддержку производителя модуля распознавания [Adaptive recognition Hungary \(ARH\)](#).

В модуль распознавания также могут быть добавлены отсутствующие страны. Для этого необходимо обратиться в компанию ITV и предоставить видеозапись с номерами нужной страны. Конечное решение о добавлении страны принимает производитель модуля распознавания.

### Лицензирование модулей CARMEN-Авто

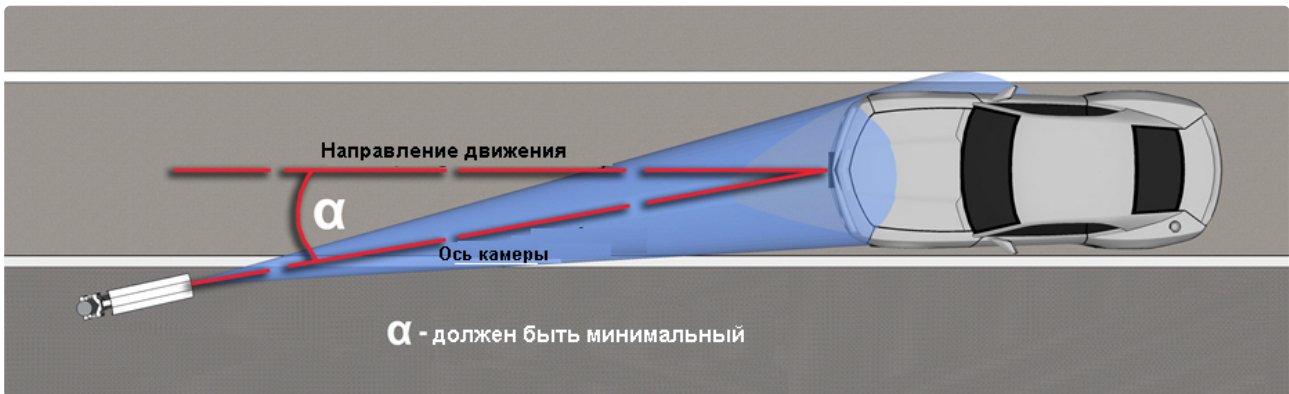
Программный модуль *CARMEN-Авто* использует тип лицензии *Carmen FreeFlow* и лицензируется по используемым ядрам процессора. Есть дополнительный электронный ключ в виде USB ключа в случае лицензий на одно и два ядра и в виде PCI платы в случае одного, двух и четырёх ядер. Количество каналов распознавания ограничено только возможностями используемого процессора. Ограничений на количество распознаваний в единицу времени нет.

Для *Carmen FreeFlow* существует возможность использовать несколько аппаратных ключей любого типа на одной машине. В том числе использовать ключи разных типов (один USB, другой PCI).

### Требования к установке и настройке видеокамеры для программного модуля CARMEN-Авто

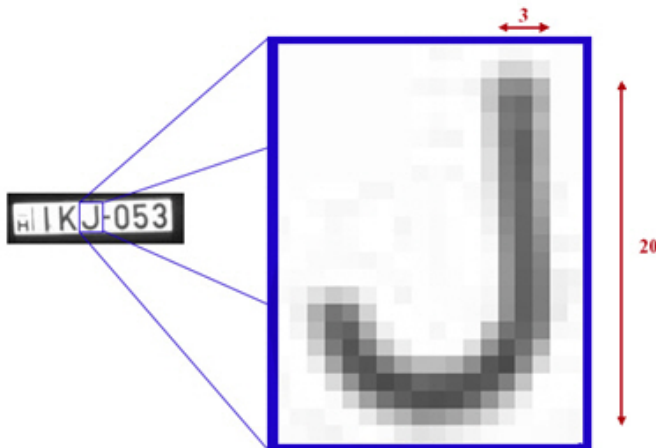
Для обеспечения наиболее точного распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного модуля *CARMEN-Авто* необходимо, чтобы угол между осью, на которой находится камера, и направлением движения транспортного средства был минимальным.





Камера должна быть расположена на оптимальном расстоянии от распознаваемого номера. Если камера расположена слишком далеко от распознаваемого номера, символы будут слишком малы для распознавания. Подходящего размера символов можно достичь путем приближения камеры. Если камера расположена слишком близко к распознаваемому номеру, это может привести к тому, что часть номера выйдет за поле зрения камеры.

Для обеспечения наиболее точного распознавания номеров необходимо убедиться, что кадры с изображением номера соответствуют следующим характеристикам:



- высота латинских символов не менее 16px, толщина штриха не менее 2px;
- высота символов, не являющихся латинскими, не менее 20px, толщина штриха не менее 2px;
- оптимальная высота символов 16-30px;
- высота символов не превышает 50px;
- изображения символов четкие, не размыты, не искажены, не пересвечены и равномерно освещены по всей номерной пластине;
- изображение символов должно быть визуально различимым;

- номер автомобиля должен размещаться в кадре целиком.

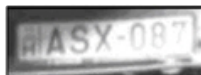


Ниже приведены условия, которые могут привести к некорректному распознаванию номеров:

- низкий контраст;



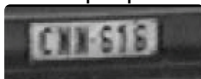
- плохие световые условия (тень или слишком интенсивный свет);



- высокое искажение;



- низкое разрешение;



- размытое изображение;



- интерлейсинг.



## Настройка программного модуля CARMEN-Авто

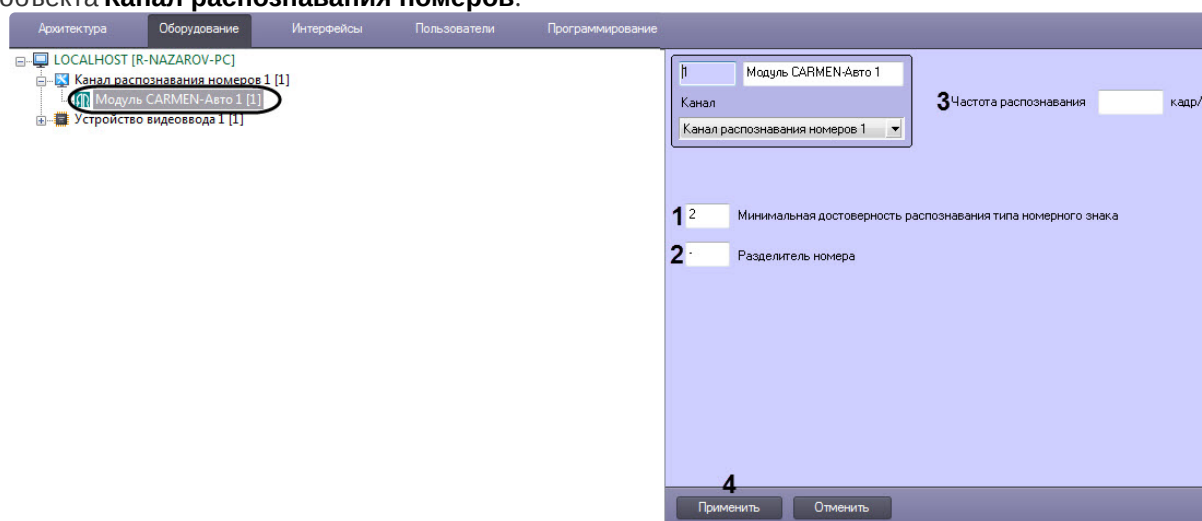
### ⚠ Внимание!

Для работы модуля **CARMEN-Авто** необходимо выполнить следующие действия:

1. Убедиться, что установлены обновление безопасности "KB3033929" и **Hotfix**.
2. Если ранее были установлены драйверы *Carmen GX*, то их необходимо удалить из Windows.
3. Убедиться, что по адресу `C:\Windows\System32\DRVSTORE\` не осталось ни одной папки с какими-либо драйверами (если папки присутствуют, то их нужно удалить).
4. Перезагрузить компьютер.
5. Скачать на сайте **ITV** дистрибутив *Carmen Freeflow 7.3.1* и установить его. Если ранее была установлена более ранняя версия, то ее необходимо удалить перед установкой более новой версии.
6. Скачать на сайте **ITV** дистрибутив с алгоритмом распознавания автомобильных номеров и установить его через утилиту *Engine Manager*. Процедура установки распознавателя с помощью утилиты *EngineManager* подробно описана в файле `engine_install_windows.txt`, находящемся в папке с соответствующим распознавателем.

Настройка программного модуля **CARMEN-Авто** осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль CARMEN-Авто**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. В поле **Минимальная достоверность распознавания типа номерного знака** ввести значение минимальной достоверности распознавания в процентах (**1**). Достоверность распознавания определяется по степени схожести результата распознавания с шаблоном номера и позволяет отличать номер от посторонней надписи на ТС.

### ℹ Примечание

При распознавании номера достоверность отображается в окне Оперативного монитора в списке параметров.

3. В поле **Разделитель номера** (**2**) указать символы, которые будут разделять символы номера и, например, региона. Максимальное количество символов разделителя – 2. Если требуется записать распознанный номер слитно, то поле **Разделить номера** следует оставить пустым.

4. В поле **Частота распознавания, кадр/с (3)** ввести количество обрабатываемых распознавателем кадров в секунду. Если ввести **0** или оставить поле пустым, то распознаватель будет обрабатывать максимально возможное количество кадров.
5. Для сохранения настроек нажать на кнопку **Применить (4)**.

Настройка программного модуля **CARMEN-Авто** завершена.

Для наилучшего качества распознавания необходимо учитывать следующие особенности при настройке программного модуля **CARMEN-Авто**:

1. Чем меньше разрешение, тем выше качество распознавания. Рекомендуется использовать следующие разрешения: 320x240 - 800x600. Крайне не рекомендуется использовать разрешения больше 1.2 Мрх.
2. Рекомендуется задавать область поиска. Это приводит к уменьшению фактического разрешения, которое подаётся на вход распознавателя. Чем меньше область, тем меньше разрешение, следовательно качество распознавания выше.
3. Рекомендуется использовать распознавание по команде триггера (детектор движения, режим Parking mode), а не постоянное распознавание. Если необходимо настроить большое количество распознавателей на одном сервере, эффективнее использовать режим Parking mode. Описание режима Parking mode приведено в разделе [Скрипты, используемые в ПК Авто-Интеллект](#).
4. Чем меньше распознавателей создано на одном компьютере, тем выше качество распознавания, т.к. скорость обработки видео распределяется между всеми созданными распознавателями. При этом, очень малая скорость обработки будет приводить к задержкам определения номера и к плохому качеству распознавания.

Далее приведены приблизительные данные по скорости обработки видео.

Для шаблона Общие символы:

Разрешение	FPS
320x240	19
480x360	18
640x480	13
1024x768	8
1280x960	8

Для остальных шаблонов:

Разрешение	FPS
320x240	12
480x360	9
640x480	7

Разрешение	FPS
1024x768	5
1280x960	4

 **Примечание.**

Стоит учитывать, что данные могут отличаться в сторону уменьшения частоты обрабатываемых кадров при различных условиях освещенности, на различных процессорах и т.д.

## 11.2.7 IntLab

### Функциональные характеристики программного модуля IntLab

Программный модуль **IntLab** предназначен для реализации следующих функций:

1. Распознавание номерных знаков всех типов железнодорожных вагонов, платформ, цистерн, имеющих номер по стандарту МПС, нанесенный на борт и/или шасси;
2. Распознавание номерных знаков всех типов железнодорожных вагонов, платформ, цистерн, имеющих номер, соответствующий стандартам Международного союза железных дорог (UIC), нанесенный на борт и/или шасси;
3. Распознавание номерных знаков всех типов железнодорожных контейнеров, имеющих номер по стандарту ISO 6346, нанесенный на крышу и стороны контейнера;
4. Определение и протоколирование в базу направления движения всех перечисленных выше типов железнодорожных вагонов, платформ, цистерн, контейнеров.
5. Запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров;
6. Проверка распознавания номерного знака по контрольной сумме и запись результата проверки в базу данных.

Характеристики программного модуля **IntLab**:

Режим	Распознаватель номеров Ж/Д вагонов пассажирского парка и Распознаватель номеров Ж/Д вагонов грузового парка (номера по стандарту МПС)	Распознаватель номеров Ж/Д вагонов UIC	Распознаватель номеров Ж/Д контейнеров	Примечание
Точность распознавания номера	до 97%	до 97%	до 97%	Точность распознавания зависит от следующих факторов: соблюдения рекомендаций по выбору, установке и настройке оборудования, корректности настроек модуля распознавания, распознавания с одной / двух сторон вагона, распознавания из отдельного изображения / видеопотока.
Время распознавания одного кадра	5-40 мс	20-300 мс	20-300 мс	Время распознавания кадра зависит от вычислительной мощности оборудования, разрешения кадра и сложности изображения, которое складывается из следующих факторов: наличия помех в виде текстовых надписей не относящихся к номеру, повреждений номера, соответствия нанесения номера стандарту, сложности освещения — тени, засветы в области символов номера и др.

Режим	Распознаватель номеров Ж/Д вагонов пассажирского парка и Распознаватель номеров Ж/Д вагонов грузового парка (номера по стандарту МПС)	Распознаватель номеров Ж/Д вагонов UIC	Распознаватель номеров Ж/Д контейнеров	Примечание
Максимальная скорость движения состава	80 км/ч	20 км/ч	20 км/ч	Скорость указана при использовании стандартного оборудования. Максимальная допустимая скорость движения состава зависит от количества кадров в секунду камеры, расстояния от камеры до вагона и от среднего времени обработки кадра.
Поддерживаемые типы	Локомотив, полувагон, хоппер, цистерна, крытый вагон, автовагон, рефрижератор, думпкар, платформа и любые другие, имеющие номер по стандарту МПС.	Локомотив, пассажирский вагон, полувагон, хоппер, цистерна, крытый вагон, автовагон, рефрижератор, думпкар, платформа и любые другие, имеющие номер по UIC стандарту.	Контейнеры для сухих грузов длиной 20, 40, 45, 48, 53 фута, танк-контейнеры (контейнеры-цистерны) 20 футов на ж/д платформе или на прицепе грузового автомобиля	-

## Лицензирование программного модуля IntLab

Для программного модуля **IntLab** лицензирование осуществляется с помощью USB-ключа защиты.

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntLab

Требования к характеристикам видеокамеры:

1. Рекомендуется использовать разрешение не более 800x600;
2. Рекомендуемая частота кадров в секунду 25;

3. Рекомендуется использовать черно-белые видеокамеры высокого разрешения, поскольку черно-белые видеокамеры обеспечивают более качественное изображение при низкой освещенности;
4. В случае использования аналоговой видеокамеры для предотвращения затухания видеосигнала на линии передачи необходимо, чтобы расстояние от видеокамеры до оцифровывающего устройства не превышало 30 метров.
5. Для минимизации количества засветов и поддержания оптимальной контрастности кадра рекомендуется использовать камеру и объектив с поддержкой авто диафрагмы.

#### Требования к изображению:

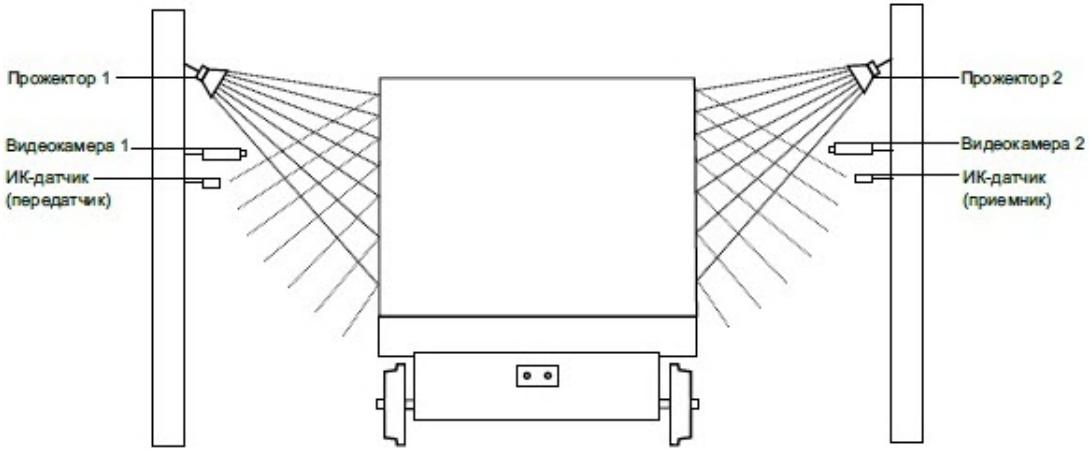



1. Геометрические искажения («бочки», «подушки»), привносимые оптикой, должны быть умеренны;
2. Изображение номеров вагонов должно быть четким, контрастным, уверенно читаемым человеком.
3. Рекомендуется отключить все функции видеокамеры по обработке темных участков ярких изображений, яркости, цветового тона, контраста и прочего, т.к. данные функции обычно ухудшают качество изображения по причине наличия интенсивного движения и резких изменений освещенности, характерных для зоны контроля при распознавании номеров контейнеров и вагонов.

#### Требования к установке видеокамер:

-	Ж/Д вагоны пассажирского парка	Ж/Д вагоны грузового парка	Ж/Д вагоны UIC	Контейнеры
Высота символов в кадре	От 10 пикселей, рекомендуется $\geq 16$ пикселей			
Возможные места считывания номеров	Бортовой номер	Бортовой номер, номер на шасси	Бортовой номер, номер на шасси	Крыша и стороны контейнера
Количество камер контроля	1 – 2, рекомендуется 2	1 – 4, рекомендуется от 2-х, при наличии платформ 4	1 – 4, рекомендуется от 2-х, при наличии платформ 4	1 – 6, рекомендуется от 2-х
Ширина зоны контроля камеры	5 – 10 метров	5 – 10 метров	5 – 10 метров	4 – 8 метров



-	Ж/Д вагоны пассажирского парка	Ж/Д вагоны грузового парка	Ж/Д вагоны UIC	Контейнеры
Угол отклонения камеры от горизонтали	<= 20°			
Угол отклонения камеры по вертикали	<= 30°			
Угол визирования видеокамеры	<= 5°			
Высота установки камер относительно уровня верха ж/д полотна	3 – 3.5 метра	3 – 3.5 метра для считывания бортовых номеров, 1.5 метра для считывания номеров на шасси	1,7 – 2.3 метра	2.5 - 3.4 метра
Расстояние от видеокamеры до вагона	1,5 – 10 метров (зависит от фокусного расстояния объектива камеры), оптимальное расстояние 4-6 метра	1,5 – 10 метров (зависит от фокусного расстояния объектива камеры), оптимальное расстояние 5-7 метров	1,5 – 10 метров (зависит от фокусного расстояния объектива камеры)	1,5 – 10 метров (зависит от фокусного расстояния объектива камеры)
	<p>Для упрощения настройки рекомендуется применять вариофокальные объективы. Диапазон изменения фокусного расстояния следует подбирать в каждом конкретном случае инсталляции системы. При использовании камер со встроенным объективом с фокусным расстоянием 2,8 мм и менее на изображении могут наблюдаться сильные геометрические искажения. Как следствие, возможно ухудшение качества распознавания, чтобы этого избежать необходимо применять специальные съемные объективы с асферической линзой, устраняющие указанные искажения.</p>			

	Ж/Д вагоны пассажирского парка	Ж/Д вагоны грузового парка	Ж/Д вагоны UIC	Контейнеры
<p>Минимально необходимая освещенность номера</p>	<p>Зависит от используемой видеокамеры. Типичное значение — 50 люкс. Для освещения зоны контроля в ночное время рекомендуется использовать LED светильники с зоной направлений максимальной силы света около 90 градусов.</p> <p>При установке прожектора на расстоянии 5–7 метров от железнодорожных путей можно использовать обычный галогенный прожектор мощностью 1–1,5 кВт. Прожектор следует располагать, как показано на рисунке ниже. Такое расположение позволяет избежать:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ослепления камеры прожектором, направленным на нее с другой стороны железнодорожного пути;</li> <li>2. засветки изображения, обусловленного отражением света прожектора от бортов вагонов.</li> </ol>			
<p>Схематичное изображение расположения прожекторов и видеокамер для корректного распознавания номеров</p>				
<p>Пример успешно распознанных номеров</p>				

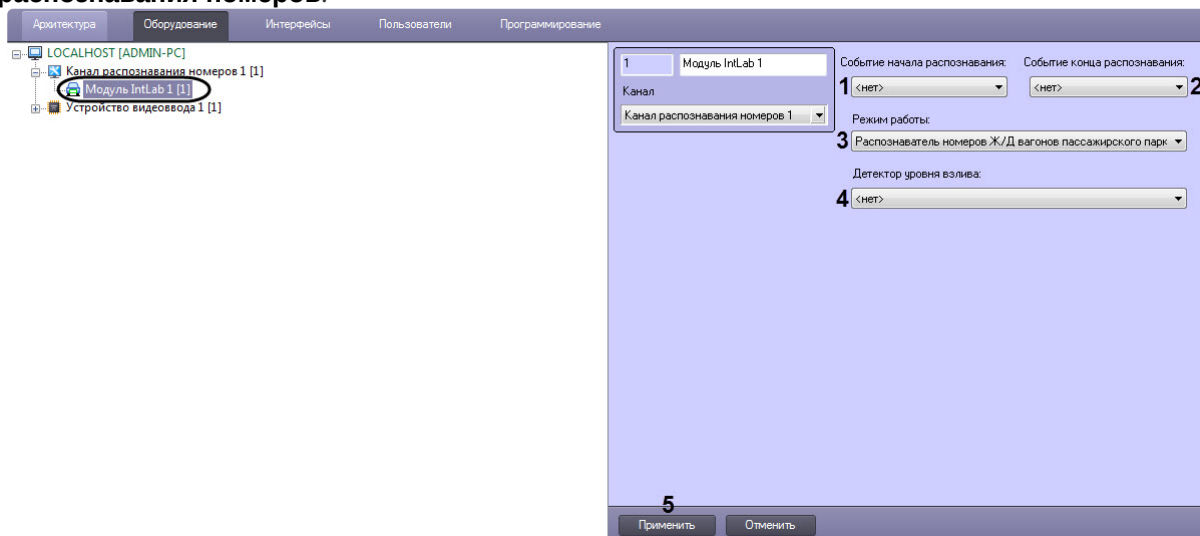
## Настройка программного модуля IntLab

### ⚠ Внимание!

Для корректной работы программного модуля *IntLab* необходимо дополнительно скачать и установить программу **Intlab\_Installer** (подробнее см. на странице [Особенности установки, изменения, восстановления и удаления программного модуля Intlab](#)).

Настройка программного модуля *IntLab* производится следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль IntLab**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Из раскрывающегося списка **Событие начала распознавания (1)** выбрать макрокоманду, по которой будет начинаться распознавание номера.

**Примечание**  
 Распознавание номера также может начинаться по информации из титров, накладываемых на видео. Для этого необходимо для ключа реестра **ReadRayFromTitles** задать значение **1** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

3. Из раскрывающегося списка **Событие конца распознавания (2)** выбрать макрокоманду, по которой будет заканчиваться распознавание номера и выдаваться результат.

**Примечание**  
 Подробнее о работе с макрокомандами см. [Создание и использование макрокоманд](#).

4. Из раскрывающегося списка **Режим работы (3)** выбрать режим распознавания номеров:

Режим работы
Распознаватель номеров Ж/Д вагонов пассажирского парка
Распознаватель номеров Ж/Д вагонов грузового парка
Распознаватель номеров Ж/Д вагонов UIC
Распознаватель номеров Ж/Д контейнеров

5. Из раскрывающегося списка **Детектор уровня разлива (4)** выбрать объект **Детектор уровня разлива**, используемый совместно с модулем *IntLab*. Детектор уровня разлива входит в состав подсистемы Detector Pack начиная с версии 2.6. Подробнее о его создании, настройке и работе

см. документ *Подсистема Detector Pack. Руководство пользователя* (наиболее актуальная версия доступна в хранилище документации [Репозиторий документации ITV](#)).

6. Перейти на панель настройки родительского объекта **Канал распознавания номеров** (см. [Выбор направления движения транспорта для распознавания номерных знаков](#)) и выбрать направление движения вагона или контейнера в кадре:
  - **Любое** – будет осуществляться распознавание номеров вагонов, движущихся в любом направлении.
  - **Направо** – будет осуществляться распознавание номеров вагонов, движущихся в кадре слева направо.
  - **Налево** – будет осуществляться распознавание номеров вагонов, движущихся в кадре справа налево.
7. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить (5)**.

В случае, если требуется использование вспомогательных каналов (подчиненных модулей *IntLab*), следует перейти к их настройке (см. [Настройка вспомогательного канала распознавания модуля IntLab](#)).

#### **Примечание**

По умолчанию модуль *IntLab* использует стандартный механизм выдачи кадра, который в редких случаях может не выдавать номер с лучшей видимостью. Для включения улучшенного механизма выдачи кадра с лучшей видимостью номера, но вызывающего временную задержку в выдаче результата, необходимо для ключа реестра **Intlab.BestFrame** задать значение **1** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

Настройка программного модуля *IntLab* завершена.

#### **Примечание**

При первом перезапуске ПК *Авто-Интеллект* после настройки программного модуля *IntLab* будет создана папка по следующему адресу:

- для x32: <Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\intlabinst\id
  - для x64: <Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64\UrmLpr\intlabinst\id
- где id – идентификатор объекта **Канал распознавания номеров**.

Данная папка будет содержать следующие файлы и папки:

1. **settings.json** – файл, содержащий начальные настройки программного модуля *IntLab*.
2. **settings\_override.json** – файл, содержащий измененные настройки, который можно редактировать вручную.
3. **settings\_merge.json** – файл, содержащий результат слияния вышеперечисленных файлов. В данном файле отображаются параметры, которые непосредственно используются программным модулем *IntLab*.
4. Папки с названием идентификаторов объектов **Подчиненный модуль IntLab**, если они существуют (см. [Настройка вспомогательного канала распознавания модуля IntLab](#)), содержащие аналогичные файлы, но с настройками соответствующего подчиненного модуля *IntLab*.

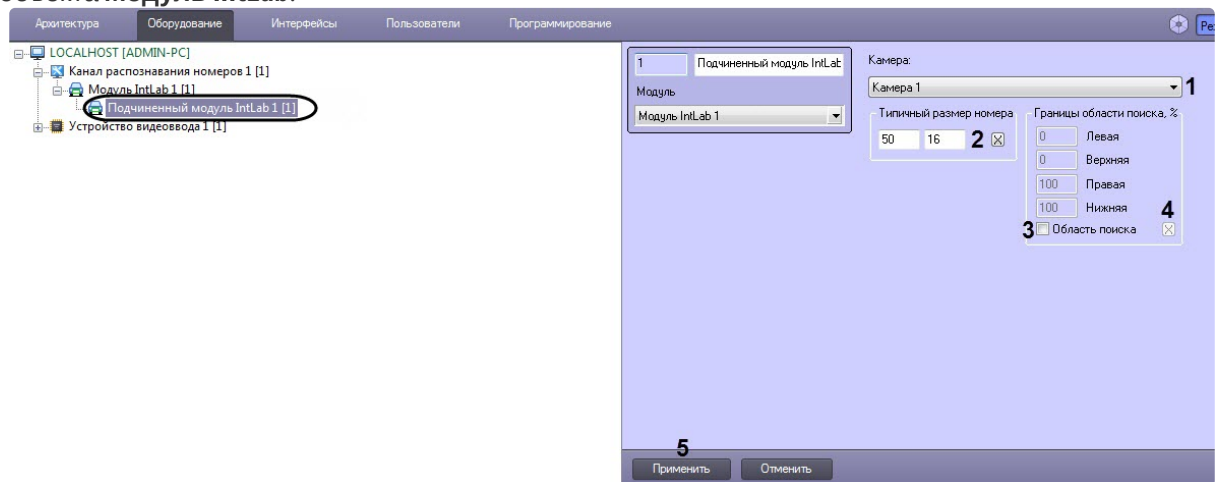
Настройка вспомогательного канала распознавания модуля *IntLab*

Вспомогательный канал распознавания номеров вагонов для модуля **IntLab** может использоваться, например, в следующих случаях:

- На вагон с разных сторон нанесен один и тот же номер. Если с одной стороны номер нечитаемый (стертый, под грязью, в момент фиксации номера была засвечена камера и т.п.), для фиксации номера используется вспомогательный канал с другой стороны вагона.
- Через пост распознавания проезжают разные вагоны, например, платформы и хопперы. Одной камерой не всегда можно по вертикали охватить номера на всех типах вагонов (некоторые нанесены низко, некоторые высоко). В таком случае, с каждой стороны путей могут быть установлено по две камеры, при этом одна из них будет основной, а три вспомогательными.


Настройка вспомогательного канала распознавания номеров вагонов для модуля **IntLab** производится следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Подчиненный модуль IntLab**, который создается на базе объекта **Модуль IntLab**.

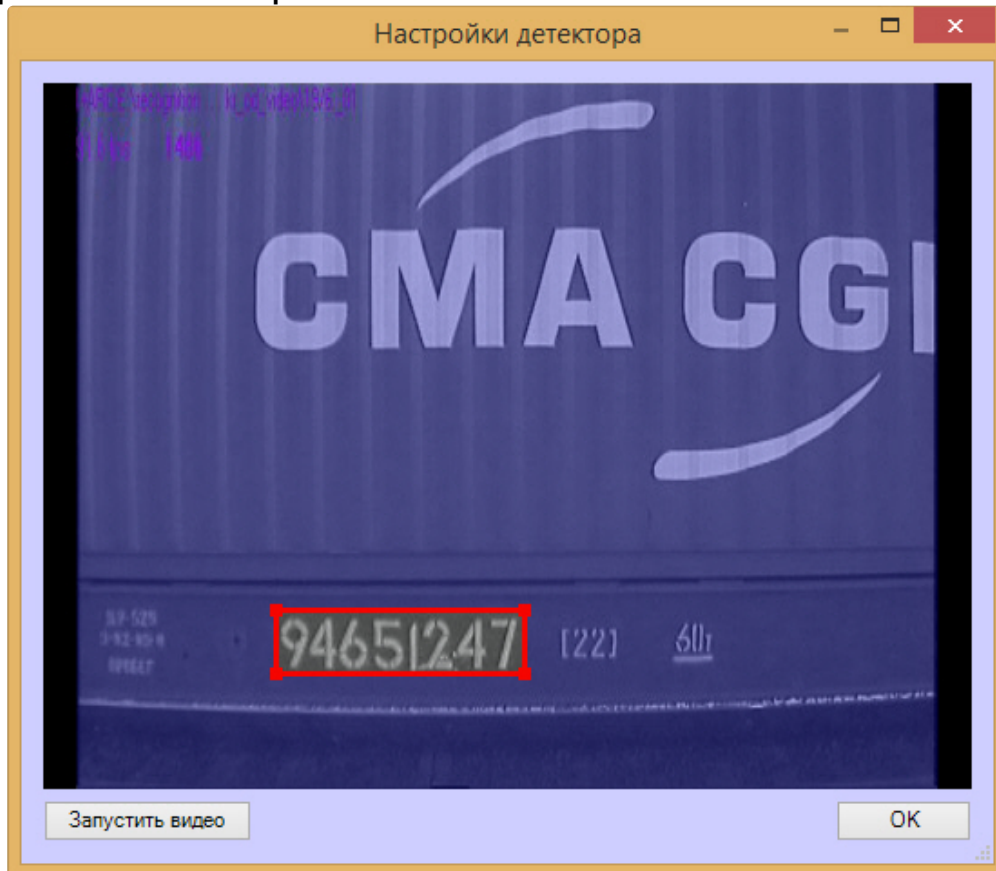


2. Из раскрывающегося списка **Камера (1)** выбрать требуемый объект **Камера**, используемый для распознавания номеров.
3. В поле **Типичный размер номера (2)** указать длину и высоту распознаваемого номера Ж/Д вагона в пикселах.

Для задания размера номерного знака в кадре видеоизображения с помощью мыши требуется выполнить следующие действия:

- а. Нажать кнопку  (2) для вызова окна **Камера**. В окне **Камера** отображается видеоизображение от видеокamеры, указанной в настройках объекта **Канал**

распознавания номеров.



**⚠ Внимание!**

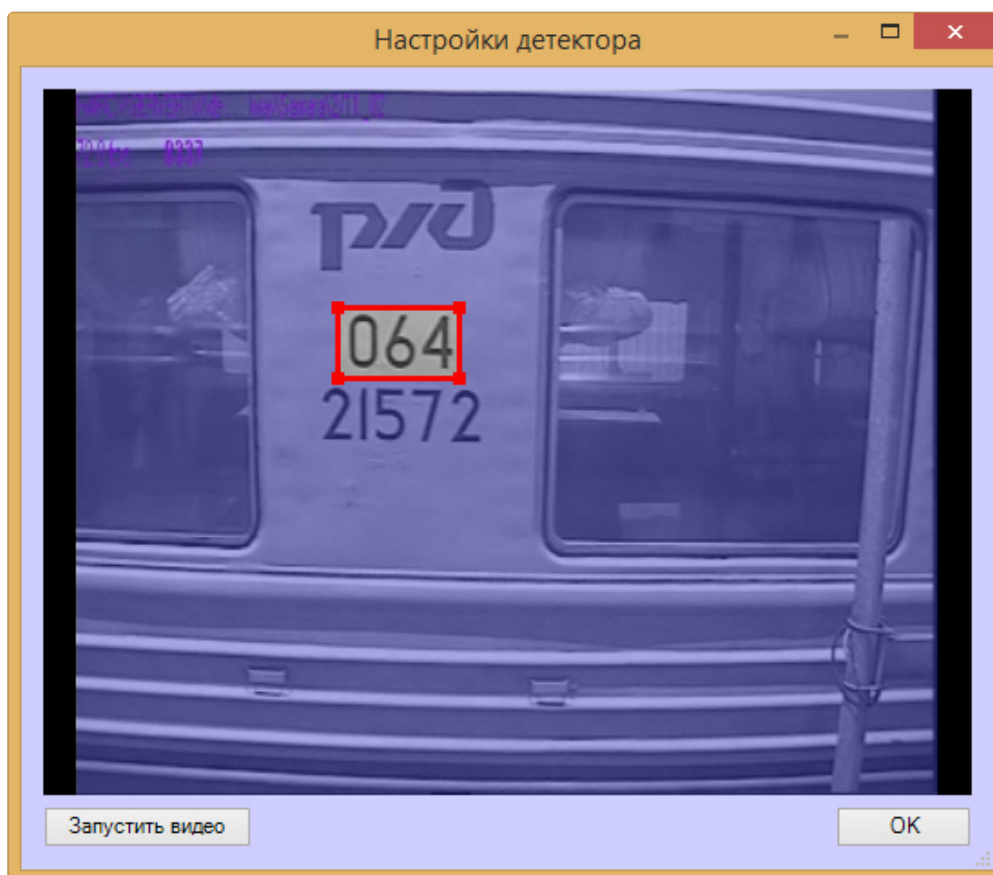
- Для корректного распознавания российских номеров необходимо выделять 8 знакомест.
- Для корректного распознавания европейских номеров необходимо выделять 5 знакомест.



- b. Установить курсор мыши на поле видеобразия и нажать левую клавишу мыши.
- c. Не отпуская клавишу, сместить курсор по диагонали, образуя прямоугольное поле. После этого отпустить левую клавишу мыши и нажать кнопку **OK** для сохранения внесенных изменений.

**⚠ Внимание!**


Для корректного распознавания двухстрочных номеров (например, номеров вагонов пассажирского парка) необходимо в поле **Типичный размер номера** указывать размер одной строки



4. Установить флажок **Область поиска** (3) для активации функции указания границы зоны поиска номерного знака Ж/Д вагона в кадре видеоизображения.

**Примечание.**

Процедура задания границ области поиска номерного знака в кадре видеоизображения с помощью мыши аналогична процедуре задания размера номерного знака (см. п.3).

5. В полях **Левая**, **Верхняя**, **Правая**, **Нижняя** (4) задать значения границ зоны поиска номерного знака Ж/Д вагона в кадре видеоизображения. Значения границ зоны поиска выражаются в процентах относительно размеров окна видеоизображения. Для задания значения границ зоны поиска номерного знака Ж/Д вагона в кадре видеоизображения с помощью мыши требуется нажать кнопку  (4).
6. Нажать кнопку **Применить** (5).

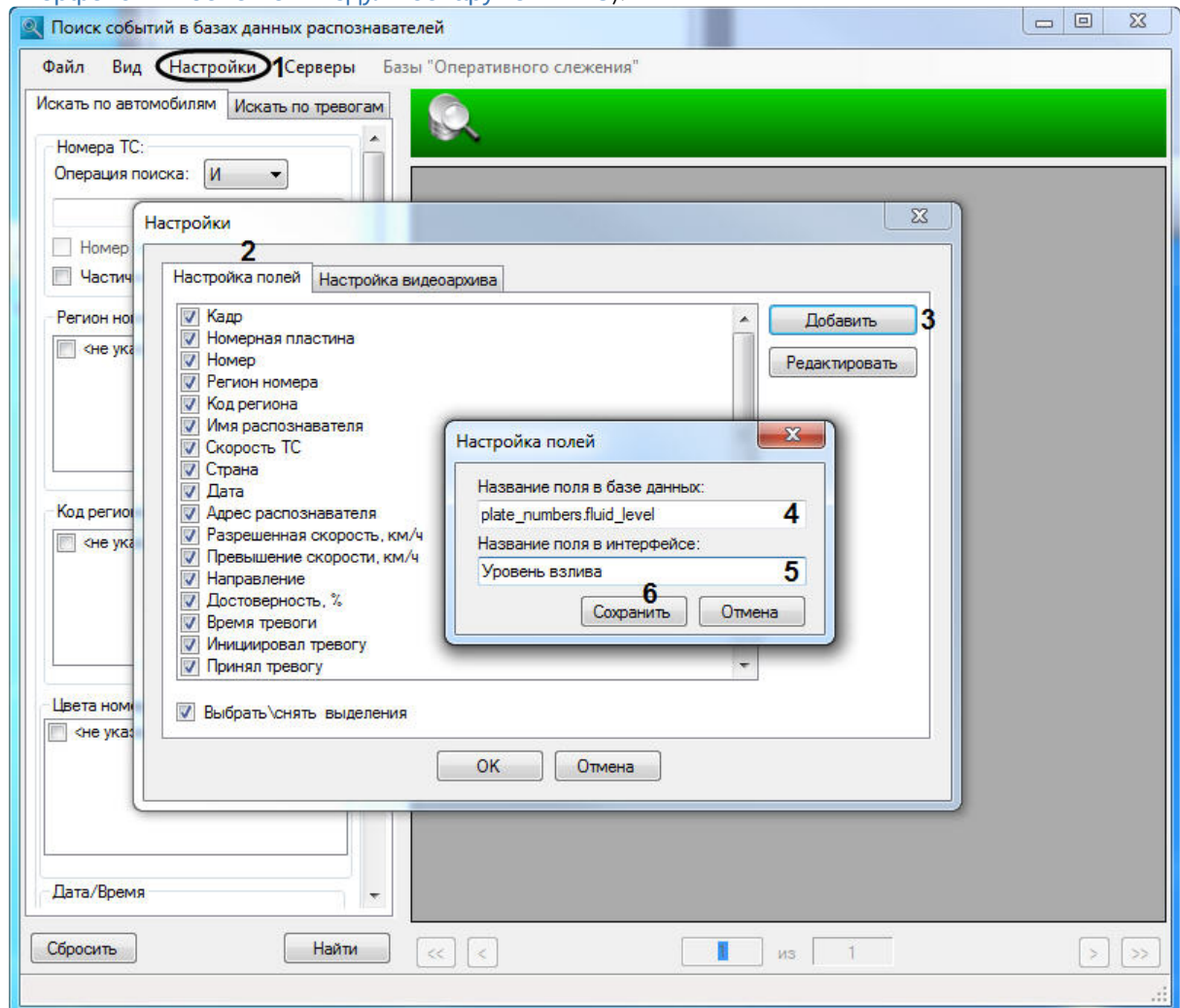
Настройка вспомогательного канала распознавания номеров вагонов для модуля **IntLab** завершена.

Настройка отображения информации по уровню влива в результатах поиска модуля IntLab

Настройка отображения информации по уровню влива в результатах поиска модуля **IntLab** осуществляется следующим образом:

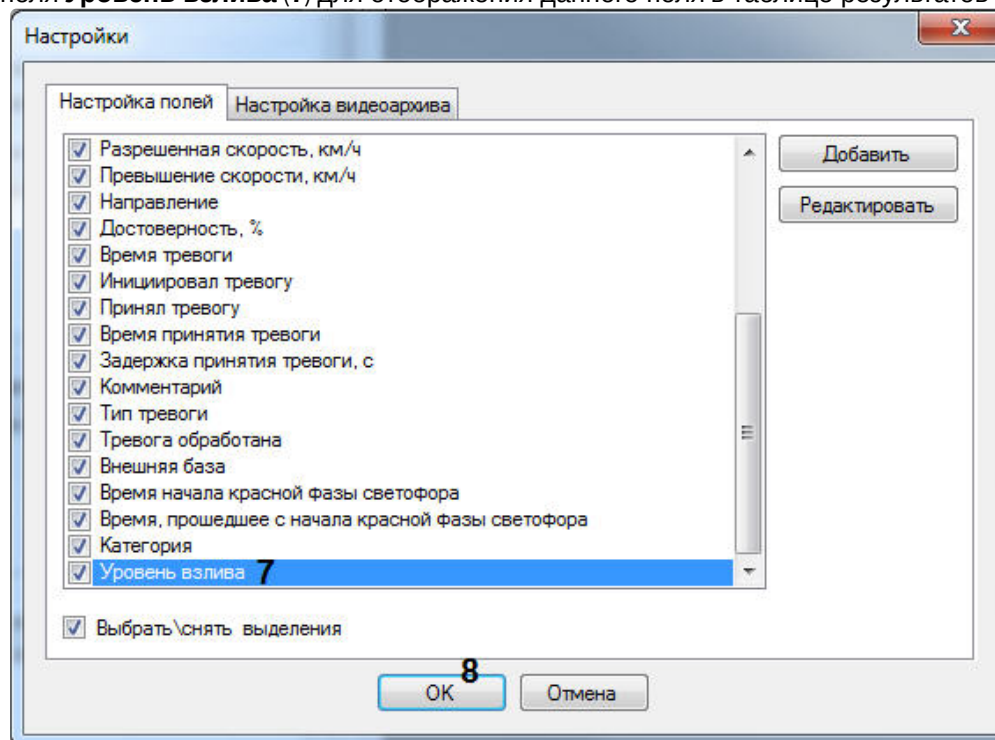


1. Открыть диалоговое окно **Поиск событий в базах данных распознавателей** (см. [Работа с интерфейсным объектом Модуль обнаружения ТС](#)).



2. Перейти в пункт **Настройки** (1). В результате выполнения операции отобразится диалоговое окно **Настройки**.
3. Перейти на вкладку **Настройка полей** (2) и нажать на кнопку **Добавить** (3). В результате выполнения операции отобразится диалоговое окно **Настройка полей**
4. В поле **Название поля в базе данных** (4) указать значение **plate\_numbers.fluid\_level**.
5. В поле **Название поля в интерфейсе** (5) указать значение **Уровень взлива**.
6. Нажать кнопку **Сохранить** (6).

7. В окне **Настройки** на вкладке **Настройка полей** поставить флажок напротив добавленного поля **Уровень взлива (7)** для отображения данного поля в таблице результатов поиска событий.



8. Нажать кнопку **OK (8)**.

Настройка отображения информации по уровню взлива в результатах поиска модуля **IntLab** завершена.

## 11.2.8 IntelliVision CIDR

### Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision CIDR

Программный модуль **IntelliVision CIDR** предназначен для реализации следующих функций:

1. распознавание номерных знаков контейнеров;
2. запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров;
3. проверка распознанных номерных знаков контейнеров по подключенным базам данных розыска;
4. запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы bmp, jpeg и avi.

### Лицензирование программного модуля IntelliVision CIDR

Лицензирование модуля распознавания номеров **IntelliVision CIDR** в ПК *Авто-Интеллект* осуществляется с помощью USB-ключа защиты.

### Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision CIDR

Для корректного распознавания номерных знаков грузовых контейнеров, а также номеров вагонов, получаемое изображение с видеокамер должно быть четким, контрастным, уверенно читаемым человеком.

Требования к характеристикам видеокамеры:

1. следует использовать видеокамеры высокого разрешения (рекомендуется 720p);
2. скорость поступления кадров с видеокамеры должна быть не менее 24 к/с;
3. скорость движения контейнера должна соответствовать скорости работы камеры. Для наилучшего распознавания необходимо и достаточно 1-2 кадра номера контейнера;
4. видеокамеры должны иметь возможность установки фиксированного значения экспозиции (шаттера) от 1/2000 с и менее;
5. видеокамеры должны обладать высокой чувствительностью (0,01 лк и чувствительнее).

Необходимо соблюдать перпендикулярность оптической оси видеокамеры к плоскости номерного знака. Для упрощения настройки рекомендуется применять вариофокальные объективы. Диапазон изменения фокусного расстояния следует подбирать в каждом конкретном случае инсталляции системы.

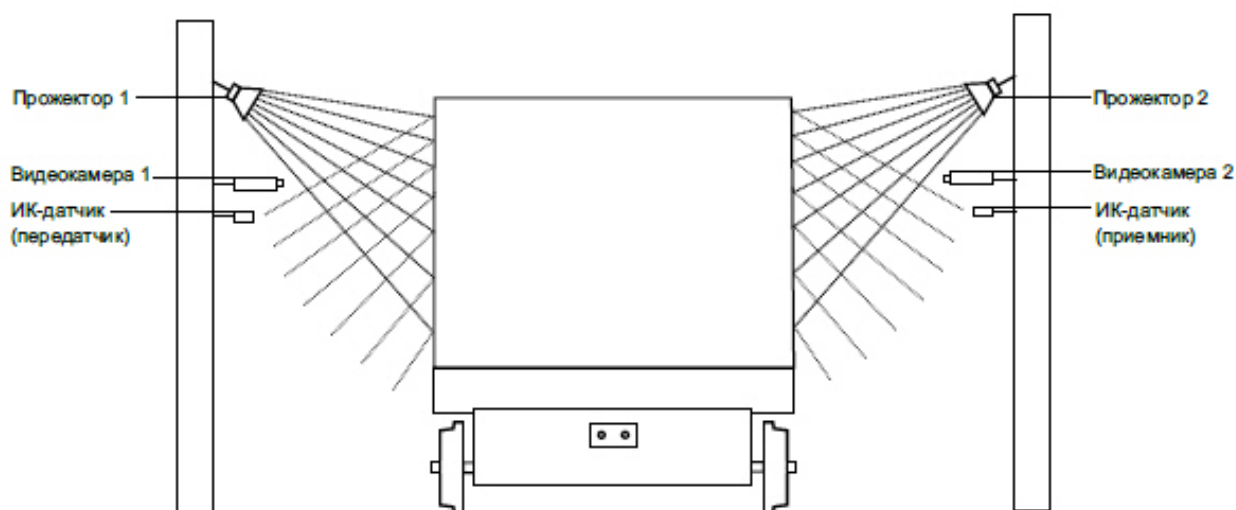
Требования к изображению:

1. расположение контейнера или вагона в кадре должно быть строго горизонтальным;
2. размер символов номера на изображении должен быть от 20 до 40 пикселей, т.е. от 4% высоты изображения;
3. геометрические искажения («бочки», «подушки»), привносимые оптикой, должны быть умеренны.

При настройке видеокамер также необходимо:

1. сфокусировать камеру именно на номере контейнера или вагона и отключить возможность автофокусировки;
2. рекомендуется отключить все интеллектуальные возможности видеокамер. Например, режим добавления контрастности.

Ниже приведена схема установки видеокамеры для обеспечения наиболее точного распознавания номерных знаков грузовых контейнеров.



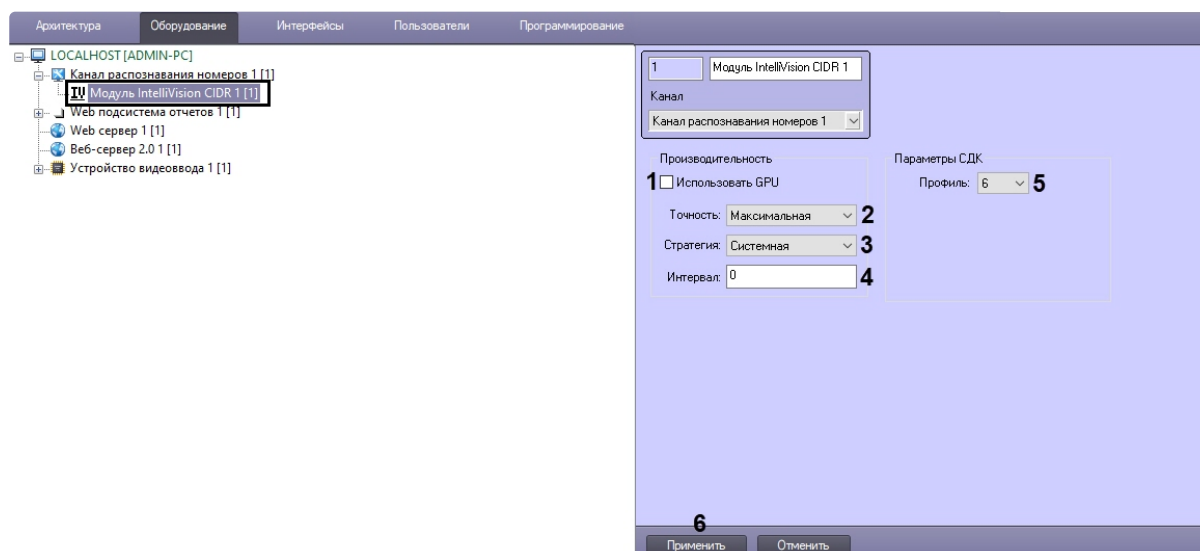
На следующем рисунке представлено эталонное изображение, полученное при правильной установке и настройке видеокамеры.



## Настройка программного модуля IntelliVision CIDR

Настройка программного модуля **IntelliVision CIDR** осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **IntelliVision CIDR**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Поставить флажок **Использовать GPU (1)**, если требуется использовать вычислительные ресурсы NVIDIA GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров. По умолчанию используются вычислительные ресурсы только центрального процессора.

**⚠ Внимание!**

Время запуска (инициализации) алгоритма распознавания номеров на NVIDIA GPU может занимать около одной минуты. До завершения инициализации события распознаваний номеров поступать не будут.

3. Из выпадающего списка **Точность (2)** выбрать точность распознавания номеров. Доступны следующие варианты:
  - a. Максимальная - обеспечивает максимальную точность распознавания, но создает высокую нагрузку на центральный процессор и/или графический процессор (GPU).
  - b. Высокая - обеспечивает высокую точность распознавания, требует меньше вычислительных ресурсов, чем при максимальной точности.
  - c. Быстрая - обеспечивает наиболее быструю скорость распознавания, при этом понизив точность распознавания.
4. Из выпадающего списка **Стратегия (3)** выбрать режим использования вычислительных ресурсов. Доступны следующие варианты:
  - a. Процесс - мягкий режим: использование не более 1 ядра на 1 номер.
  - b. Системная - режим по умолчанию: использование всех доступных вычислительных ядер;
  - c. Ядро - строгий режим: использование 1 физического ядра на 1 поток.
5. Указать для параметра **Интервал (4)** минимальный временной интервал в мс, который длится между обработкой кадров (т.е. все кадры, которые попадают в этот интервал, обрабатываться не будут). Диапазон значений – 0-999, значение по умолчанию – 0.
6. В выпадающем списке **Профиль (5)** указан профиль качества распознавания номеров. На данный момент используется только профиль **6**, который обеспечивает высокую производительность (высокую скорость обработки и небольшую загрузку ЦП).
7. Нажать кнопку **Применить (6)**.

Настройка программного модуля **IntelliVision CIDR** завершена.

## 11.2.9 IntelliVision LPR

### Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision LPR

Программный модуль **IntelliVision LPR** предназначен для реализации следующих функций:

1. распознавание номерных знаков транспортных средств;
2. запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров;
3. проверка распознанных номерных знаков транспортных средств по подключенным базам данных розыска;
4. распознавание расширенного списка типов номерных знаков транспортных средств, в том числе для каждой страны основные типы однострочных номеров как общегражданских, так и специализированных (дипломатические, транзитные, военные и т.п.):

Страна	Комментарий	Профиль (см. <a href="#">Настройка программного модуля IntelliVision LPR</a> )
KZ, UA, BY, RU	Шаблон, включающий в себя страны: Казахстан, Украина, Беларусь, Россия	6 (рекомендуется), 9
Австралия	-	6 (рекомендуется), 9
Африка	Южно-Африканская Республика	6 (рекомендуется), 9
Беларусь	-	6 (рекомендуется), 9
Ближний восток	-	6 (рекомендуется), 9
Бразилия	-	6 (рекомендуется), 9
Великобритания	-	6 (рекомендуется), 9
Вьетнам	-	6 (рекомендуется), 9
Германия	-	6 (рекомендуется), 9
Дубай	Дубай (эмират ОАЭ)	6 (рекомендуется), 9
Европа	Шаблон, включающий в себя страны: Германия, Австрия	6
Египет	-	6 (рекомендуется), 9

Страна	Комментарий	Профиль (см. <a href="#">Настройка программного модуля IntelliVision LPR</a> )
Израиль	-	6 (рекомендуется), 9
Индия	-	6 (рекомендуется), 9
Индонезия	-	6 (рекомендуется), 9
Испания	-	6 (рекомендуется), 9
Казахстан	-	6 (рекомендуется), 9
Канада	-	6 (рекомендуется), 9
Катар	-	6 (рекомендуется), 9
Китай	-	6 (рекомендуется), 9
Малайзия-Сингапур	-	6 (рекомендуется), 9
Мексика	-	6 (рекомендуется), 9
ОАЭ	Объединенные Арабские Эмираты	6 (рекомендуется), 9
Польша	-	6 (рекомендуется), 9
Россия	-	6 (рекомендуется), 9
США	Соединённые Штаты Америки	6 (рекомендуется), 9
Саудовская Аравия	Королевство Саудовская Аравия	6 (рекомендуется), 9
Северная Америка	-	6 (рекомендуется), 9
Тайланд	-	6 (рекомендуется), 9
Тайвань	-	6 (рекомендуется)

Страна	Комментарий	Профиль (см. <a href="#">Настройка программного модуля IntelliVision LPR</a> )
Турция	-	6 (рекомендуется), 9
Украина	-	6 (рекомендуется), 9
Франция	-	6 (рекомендуется), 9
Шриланка	Шри-Ланка	6
Южная Корея	-	6 (рекомендуется), 9
Япония	-	6 (рекомендуется), 9

5. запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы bmp, jpeg и avi.

## Лицензирование программного модуля IntelliVision LPR

Модуль распознавания номеров **IntelliVision LPR** в настоящий момент не продается.

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision LPR

Для обеспечения распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного модуля **IntelliVision LPR** необходимо установить и настроить видеокамеры таким образом, чтобы выполнялись следующие требования:

<b>Характеристики камеры</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Минимальное разрешение видеоизображения 640*480, рекомендованное разрешение 720p или 1080p</li> <li>• Минимальная частота кадров 15 fps, рекомендованная частота кадров 25-30 fps</li> <li>• Желательна функция автофокусировки, масштабирования (для внесения небольших настроек после настройки распознавателя)</li> <li>• Автоматический баланс белого / автоматического усиления</li> <li>• ИК для ночного режима с хорошей контрастностью изображений номерных знаков</li> <li>• HDR / WDR</li> </ul>
------------------------------	---



<b>Видеоизображение</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Видеоизображение должно быть четкое, контрастное, без искажения, не размытое</li> <li>• Размер номерной пластины должен быть 15 - 70% от общего размера изображения</li> <li>• На номерном знаке должно быть не более двух рядов символов.</li> </ul>
<b>Позиционирование камеры</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Видеокамера должна быть поднята на 0,6 - 2,4 метра над землёй</li> <li>• Угол, образованный нижней линией номерной пластины и линией горизонта, должен быть от 0 до 20 градусов</li> </ul>
<b>Скорость автомобиля</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• От медленной до умеренной (8-40 км/ч)</li> </ul>

 **Примечание**

Текущий алгоритм распознавания государственных автомобильных номеров работает только с буквенно-цифровыми символами A-Z и 0-9. Для стран, где есть собственные буквы в номерной пластине, они могут отображаться как «\*»

 **Примечание**

Примеры корректных и некорректных видеоизображений приведены в разделе [Приложение 11. Примеры корректных и некорректных видеоизображений для программного модуля IntelliVision LPR.](#)

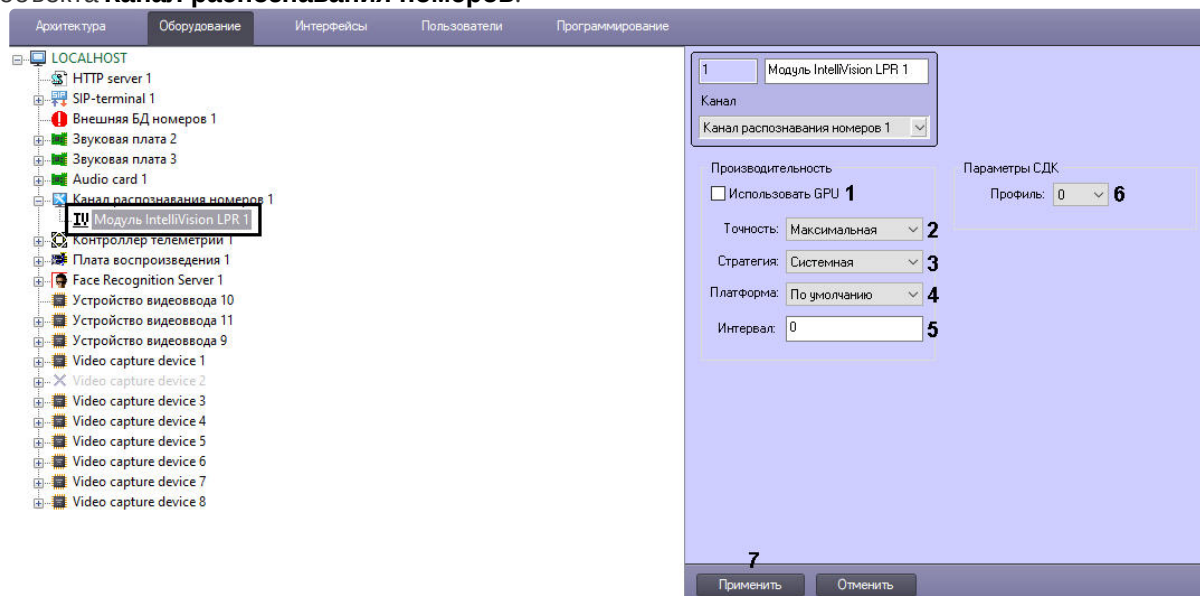
 **Внимание!**

Рекомендуется также изучить [спецификацию производителя.](#)

## Настройка программного модуля IntelliVision LPR

Настройка программного модуля **IntelliVision LPR** осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **IntelliVision LPR**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Поставить флажок **Использовать GPU (1)**, если требуется использовать вычислительные ресурсы NVIDIA GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров. По умолчанию используются вычислительные ресурсы только центрального процессора.



#### **Внимание!**

Время запуска (инициализации) алгоритма распознавания номеров на NVIDIA GPU может занимать около одной минуты. До завершения инициализации события распознаваний номеров поступать не будут.

3. Из выпадающего списка **Точность (2)** выбрать точность распознавания номеров. Доступны следующие варианты:
  - а. Максимальная - обеспечивает максимальную точность распознавания, но создает высокую нагрузку на центральный процессор и/или графический процессор (GPU).
  - б. Высокая - обеспечивает высокую точность распознавания, требует меньше вычислительных ресурсов, чем при максимальной точности.
  - в. Быстрая - обеспечивает наиболее быструю скорость распознавания, при этом понизив точность распознавания.
4. Из выпадающего списка **Стратегия (3)** выбрать режим использования вычислительных ресурсов. Доступны следующие варианты:
  - а. Процесс - мягкий режим: использование не более 1 ядра на 1 номер.
  - б. Системная - режим по умолчанию: использование всех доступных вычислительных ядер;
  - в. Ядро - строгий режим: использование 1 физического ядра на 1 поток.
5. Из выпадающего списка **Платформа (4)** выбрать устройство, на котором будет работать модуль:
  - а. По умолчанию - использование для вычислений ресурсов CPU.
  - б. TensorRT - использование для вычислений ресурсов NVIDIA GPU.
  - в. CV22, NCNN, HISI, Qualcomm, TFLite, OpenVino - использование для вычислений ресурсов других устройств при их наличии. Эти варианты применимы для платформ не на архитектуре x86/x64.
6. Указать для параметра **Интервал (5)** минимальный временной интервал в мс, который длится между обработкой кадров (т.е. все кадры, которые попадают в этот интервал, обрабатываться не будут). Диапазон значений – 0-999, значение по умолчанию – 0.

7. Из выпадающего списка **Профиль (6)** выбрать профиль номеров страны, которые требуется распознавать.

**⚠ Внимание!**

Профиль номеров страны должен совпадать с выбранной страной распознавания номеров (см. [Выбор страны и SDK распознавания номеров](#)).

Доступны следующие варианты:

- 0 – Общий. Данный профиль необходимо выбрать, если выбрана страна **По умолчанию**.
- 3, 6 и 9 – подробнее см. раздел [Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision LPR](#).

**ℹ Примечание**

- Профиль "9" позволяет производить корректное распознавание номеров США с вертикальным написанием букв на номерной плате. Также он может быть рекомендован для случаев, когда требуется обеспечить максимальную точность распознавания при условии отсутствия высокой нагрузки на аппаратное обеспечение.
- Большее значение номера профиля предоставляет большую точность распознавания номеров ТС, относительно решения с использованием профиля с меньшим номером, но в тоже время более требователен к вычислительным ресурсам.

8. Нажать кнопку **Применить (7)**.

Настройка программного модуля **IntelliVision LPR** завершена.

## 11.2.10 IntelliVision RIDR

### Функциональные характеристики программного модуля IntelliVision RIDR

Программный модуль **IntelliVision RIDR** предназначен для реализации следующих функций:

1. распознавание номерных знаков вагонов;
2. запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров;
3. проверка распознанных номерных знаков вагонов по подключенным базам данных розыска;
4. запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы bmp, jpeg и avi.

### Лицензирование программного модуля IntelliVision RIDR

Лицензирование модуля распознавания номеров **IntelliVision RIDR** в ПК *Авто-Интеллект* осуществляется с помощью USB-ключа защиты.

### Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision RIDR

Для корректного распознавания номерных знаков Ж/Д вагонов должны быть соблюдены требования, перечисленные ниже.

Требования к характеристикам видеокамеры:

1. рекомендуется использовать разрешение не более 800x600, т.к. использование разрешения свыше 800x600 не приводит к улучшению качества распознавания;

2. следует использовать черно-белые видеокамеры высокого разрешения, поскольку черно-белые видеокамеры обеспечивают более качественное изображение при низкой освещенности;
3. скорость поступления кадров с видеокамеры должна быть не менее 24 к/с;
4. скорость движения вагона должна соответствовать скорости работы камеры. Для наилучшего распознавания необходимо и достаточно 1-2 кадра номера вагона;
5. видеокамеры должны иметь возможность установки фиксированного значения экспозиции (шаттера) от 1/2000 с и менее;
6. видеокамеры должны обладать высокой чувствительностью (0,01 лк или чувствительнее).

#### Требования к расположению видеокамеры:

1. расстояние от видеокамеры до вагона должно составлять от 1,5 метров (зависит от фокусного расстояния объектива камеры), оптимальное расстояние 5-7 метров;

##### **Примечание**

Для упрощения настройки рекомендуется применять вариофокальные объективы. Диапазон изменения фокусного расстояния следует подбирать в каждом конкретном случае инсталляции системы.

При использовании камер со встроенным объективом с фокусным расстоянием 2,8 мм и менее на изображении могут наблюдаться сильные геометрические искажения. Как следствие, возможно ухудшение качества распознавания, чтобы этого избежать необходимо применять специальные съемные объективы с асферической линзой, устраняющие указанные искажения.

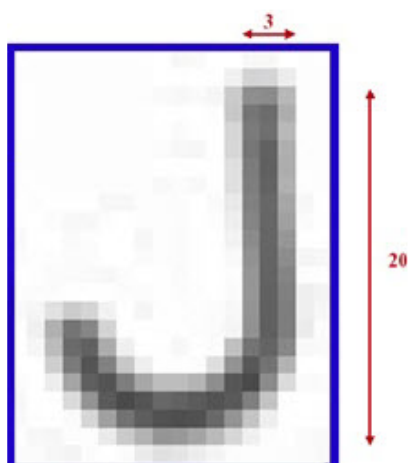
2. высота расположения видеокамер 3 – 3.5 метра для считывания бортовых номеров, 1.5 метра для считывания номеров на шасси;
3. ширина номера вагона на изображении должна составлять около 30-35% от ширины изображения, в большинстве случаев это означает ширину зоны контроля камеры 3-5 метров;
4. следует соблюдать перпендикулярность оптической оси видеокамеры к плоскости номера вагона;
5. расположение вагона в кадре должно быть строго горизонтальным;
6. следует располагать ИК-датчик и видеокамеру в одной вертикальной плоскости.

##### **Примечание**

В случае использования аналоговой видеокамеры для предотвращения затухания видеосигнала на линии передачи необходимо, чтобы расстояние от видеокамеры до оцифровывающего устройства не превышало 30 метров.

#### Требования к изображению:

1. высота символа в кадре должна составлять не менее 16 пикселей, рекомендуется 20 – 50 пикселей, а ширина линии символа не менее 2-3 пикселя;



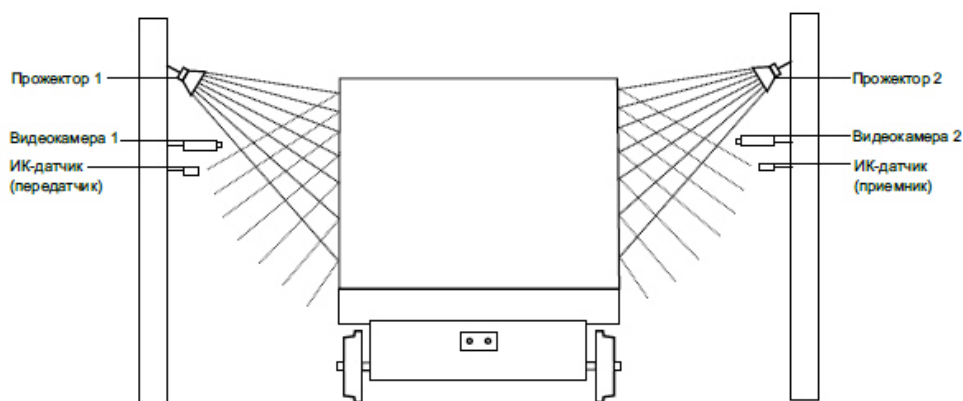
2. геометрические искажения («бочки», «подушки»), привносимые оптикой, должны быть умеренны;
3. изображение номеров вагонов должно быть четким, контрастным, уверенно читаемым человеком.

При настройке видеокамер также необходимо:

1. сфокусировать камеру именно на номер вагона;
2. отключить режим AGC (автоматическое усиление сигнала) на видеокамере;
3. отключить режимы добавления контрастности на видеокамере, если таковые имеются.

Для обеспечения работы системы в ночное время следует использовать прожекторную подсветку вагонов/цистерн. При установке прожектора на расстоянии 5–7 метров от железнодорожных путей можно использовать обычный галогенный прожектор мощностью 1–1,5 кВт. Прожектор следует располагать, как показано на рисунке ниже. Такое расположение позволяет избежать:

1. ослепления камеры прожектором, направленным на нее с другой стороны железнодорожного пути;
2. засветки изображения, обусловленного отражением света прожектора от бортов вагонов.



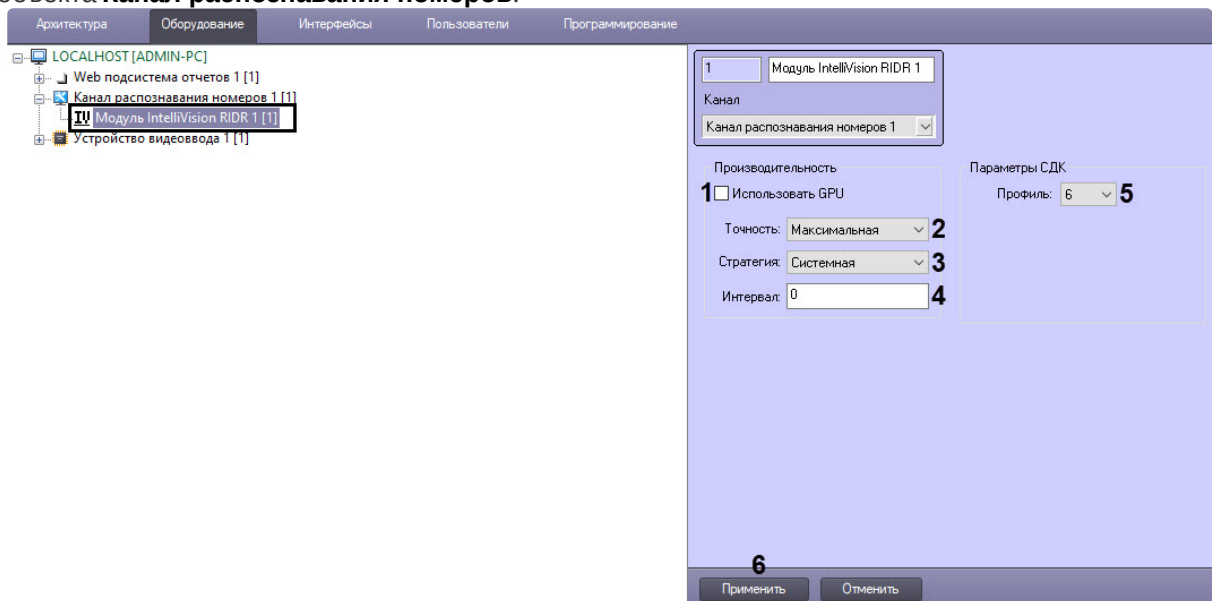
На следующем рисунке представлено эталонное изображение, полученное при правильной установке и настройке видеокамеры.



## Настройка программного модуля IntelliVision RIDR

Настройка программного модуля **IntelliVision RIDR** осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **IntelliVision RIDR**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Поставить флажок **Использовать GPU (1)**, если требуется использовать вычислительные ресурсы NVIDIA GPU (графического процессора) для увеличения производительности

распознавания номеров. По умолчанию используются вычислительные ресурсы только центрального процессора.

**⚠ Внимание!**

Время запуска (инициализации) алгоритма распознавания номеров на NVIDIA GPU может занимать около одной минуты. До завершения инициализации события распознаваний номеров поступать не будут.

3. Из выпадающего списка **Точность (2)** выбрать точность распознавания номеров. Доступны следующие варианты:
  - a. Максимальная - обеспечивает максимальную точность распознавания, но создает высокую нагрузку на центральный процессор и/или графический процессор (GPU).
  - b. Высокая - обеспечивает высокую точность распознавания, требует меньше вычислительных ресурсов, чем при максимальной точности.
  - c. Быстрая - обеспечивает наиболее быструю скорость распознавания, при этом понизив точность распознавания.
4. Из выпадающего списка **Стратегия (3)** выбрать режим использования вычислительных ресурсов. Доступны следующие варианты:
  - a. Процесс - мягкий режим: использование не более 1 ядра на 1 номер.
  - b. Системная - режим по умолчанию: использование всех доступных вычислительных ядер;
  - c. Ядро - строгий режим: использование 1 физического ядра на 1 поток.
5. Указать для параметра **Интервал (4)** минимальный временной интервал в мс, который длится между обработкой кадров (т.е. все кадры, которые попадают в этот интервал, обрабатываться не будут). Диапазон значений – 0-999, значение по умолчанию – 0.
6. Из выпадающего списка **Профиль (5)** выбрать профиль качества распознавания номеров:
  - **6** - обеспечивает более высокую производительность (выше скорость обработки и меньше загрузка ЦП) относительно профиля **9**, но имеет более низкую точность распознавания.
  - **9** - обеспечивает более высокую точность распознавания (хорошо работает на шумных и сложных сценах) относительно профиля **6**, но имеет более низкую производительность (меньше скорость обработки и больше потребление ресурсов ЦП).
7. Нажать кнопку **Применить (6)**.

Настройка программного модуля **IntelliVision RIDR** завершена.

## 11.2.11 RoadAR

### Функциональные характеристики программного модуля RoadAR

Программный модуль **RoadAR** предназначен для реализации следующих функций:

1. Распознавание номерных знаков транспортных средств.
2. Запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров.
3. Определение и протоколирование в базу данных номеров скорости движения распознанного транспортного средства (по видео или при помощи модуля **Радар**).
4. Проверка распознанных номерных знаков транспортных средств по подключенным базам данных розыска.
5. Возможность работы с многополосной дорогой (распознавание до 10 номерных знаков транспортных средств в одном кадре).
6. Запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы bmp, jpeg и avi.
7. Распознавание расширенного списка типов номерных знаков транспортных средств:
  - Армения
  - Австрия
  - Азербайджан

- Болгария
- Бруней
- Беларусь
- Бразилия
- Бельгия
- Кипр
- Чехия
- Германия
- Дания
- Эстония
- Египет
- Финляндия
- Франция
- Грузия
- Греция
- Хорватия
- Болгария
- Ирландия
- Италия
- Кыргызстан
- Казахстан
- Латвия
- Литва
- Люксембург
- Мальта
- Малайзия
- Мексика
- Молдова
- Мьянма
- Голландия
- Перу
- Польша
- Португалия
- Румыния
- Россия
- Швеция
- Словакия
- Словения
- Туркменистан
- Таджикистан
- Испания
- Украина
- Узбекистан
- Вьетнам
- "Другая"

**i Примечание**

Ввиду особенностей работы SDK распознавателя **RoadAR** кириллические символы на номере распознаются латинскими символами.

В зависимости от типа лицензии модуль распознавания номеров **RoadAR** может работать в одном из следующих режимов:



1. Slow – модуль обрабатывает 6 кадров в секунду, равномерно прореживая обрабатываемый видеопоток в случае большей частоты кадров камеры. Распознает номера автомобилей, движущихся со скоростью не больше 20 км/ч.
2. Fast – модуль обрабатывает 25 кадров в секунду, равномерно прореживая обрабатываемый видеопоток в случае большей частоты кадров камеры. Распознает номера автомобилей, движущихся со скоростью не больше 150 км/ч.

## Лицензирование программного модуля RoadAR

Для программного модуля **RoadAR** существует два типа лицензии:

1. Slow;
2. Fast.

### **Примечание**

Подробнее см. [Функциональные характеристики программного модуля RoadAR](#).

Лицензирование программного модуля распознавания номеров **RoadAR** осуществляется по обрабатываемым каналам видео с учетом типа лицензии, т.е. ключевой файл `intellect.sec` приобретается на некоторое количество камер, использующихся данным модулем в режиме Slow или Fast, с оплатой за каждую камеру.

Дополнительные ключевые файлы не требуются.

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля RoadAR

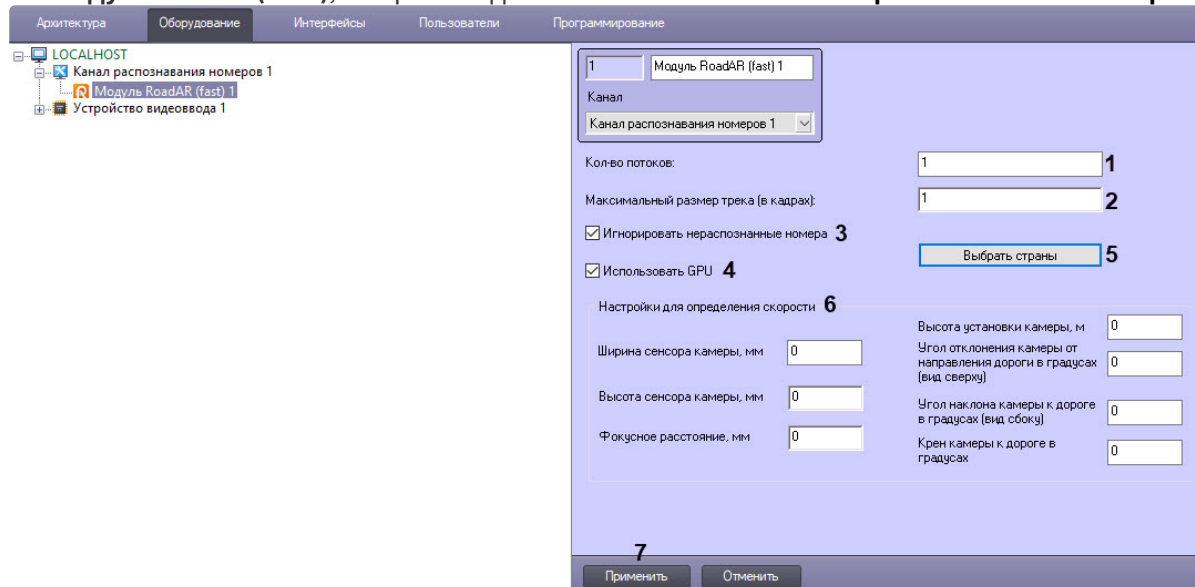
Для обеспечения распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного модуля **RoadAR** необходимо установить и настроить видеокамеры таким образом, чтобы выполнялись следующие требования:

<b>Характеристики камеры</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Рекомендованное разрешение видеоизображения 720p или 1080p</li> <li>• Минимальная частота кадров 5 fps, рекомендованная частота кадров 20 fps</li> <li>• Видеопоток: MJPEG, H.264 или без сжатия</li> </ul>
<b>Видеоизображение</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Видеоизображение должно быть четкое, контрастное, без искажения, не размытое</li> <li>• Ожидаемая контрастность изображения: разница между символами номера и фоном не менее 20 единиц при шкале яркости изображения от 0 до 255</li> <li>• Минимальная высота символов на номере 10px, рекомендованная 20px и более</li> </ul>
<b>Параметры установки камеры</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Высота установки не менее 3 метров от дороги</li> <li>• Максимальный наклон видеокамеры по горизонтали не должен превышать 30°, а по вертикали - 45°</li> <li>• Минимальный крен видеокамеры</li> <li>• Видеокамера установлена статично</li> </ul>

## Настройка программного модуля RoadAR

Настройка программного модуля **RoadAR** осуществляется следующим образом:

1. В зависимости от типа лицензии перейти на панель настройки объекта **Модуль RoadAR (fast)** или **Модуль RoadAR (slow)**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. В поле **Кол-во потоков** (1) ввести количество потоков, которые будет использовать SDK распознавателя **RoadAR** при параллельных вычислениях. Значение **0** отключает распараллеливание вычислений при распознавании номеров.
3. В поле **Максимальный размер трека (в кадрах)** (2) ввести максимальное количество кадров для одного трека, которые будут обрабатываться SDK распознавателя **RoadAR** (чем меньше значение, тем быстрее будет выдан результат распознавания, но и будет менее точным). По умолчанию **0** - количество кадров не ограничено.

### ⚠ Внимание!

Если используется распознавание номеров по запросу (см. [Настройка программного модуля Камера распознавания по запросу](#)), то **Максимальный размер трека (в кадрах)** должен быть равен **1**.

4. Установить флажок **Игнорировать нераспознанные номера** (3), если необходимо игнорировать ТС с нераспознанными номерами.
5. Поставить флажок **Использовать GPU** (4), если требуется использовать вычислительные ресурсы видеокарты, выбранной при настройке объекта **Канал распознавания номеров** (см. [Выбор устройства для распознавания номеров](#)) для увеличения производительности распознавания номеров. По умолчанию используются вычислительные ресурсы только центрального процессора.

### ⚠ Внимание!

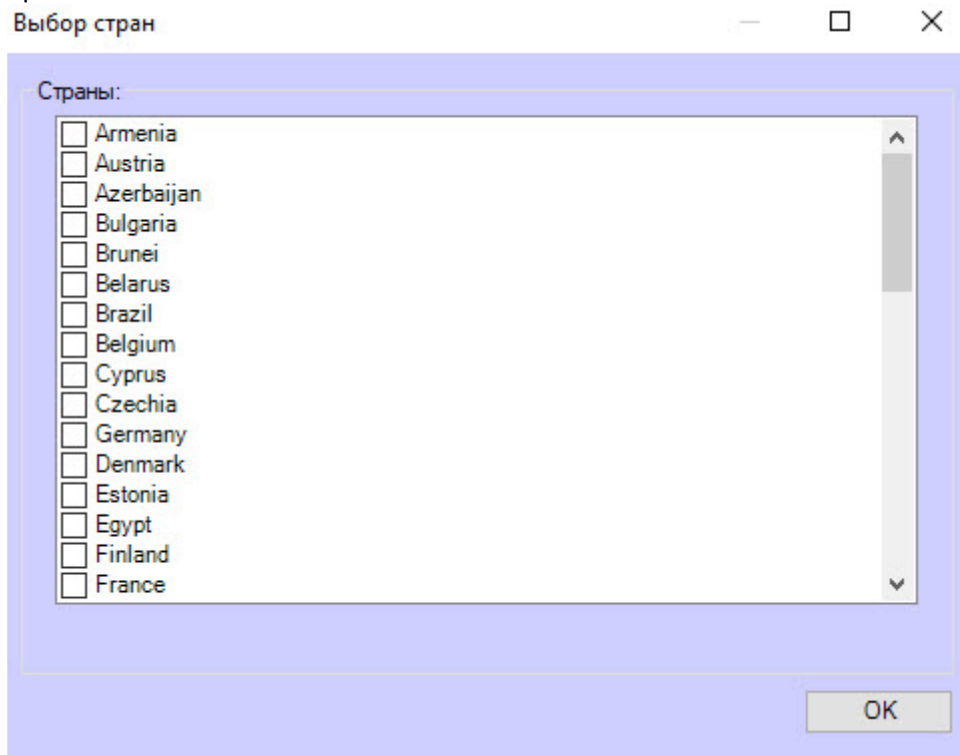
Время запуска (инициализации) алгоритма распознавания номеров с использованием видеокарты может занимать несколько минут. До завершения инициализации события распознаваний номеров поступать не будут.

Для активации вычислительных ресурсов видеокарты требуется:

- а. Скачать дистрибутив для активации GPU для модуля *RoadAR* с сайта ITV со страницы [Дистрибутивы ПК Интеллект](#).

- b. Распаковать скачанный архив.
- c. Все файлы скачанного архива положить в папку на компьютере с установленным на нем программным комплексом *Авто-Интеллект* по адресу: C:\Program Files (x86)\Intellect\Modules64\UrmLpr\Roadar\_gpu.

6. По умолчанию распознаются номера только основной страны, которая задается на панели настройки объекта **Канал распознавания номеров** (см. [Выбор страны](#) и [SDK распознавания номеров](#)). Если необходимо также распознавать номера дополнительных стран, нажать на кнопку **Выбрать страны (5)** и в открывшемся окне **Выбор стран** отметить соответствующие страны.



7. В случае необходимости определения скорости по видео задать соответствующие настройки камеры (6). Заданные параметры должны соответствовать реально используемой камере и способу её установки.
8. Для сохранения настроек нажать кнопку **Применить (7)**.

Настройка программного модуля **RoadAR** завершена.

**Примечание**

Если создано несколько каналов распознавания *Roadar*, то нагрузка на ядра CPU может быть неравномерной, т.к. по умолчанию режим равномерного распределения не активирован. Для его активации требуется установить значение **1** для строкового параметра ключа реестра **IsProcessObject** (подробнее см. документацию для ПК Интеллект, подраздел [Вертикальные решения](#) раздела Справочники).

## 11.2.12 Seenaptec

### Функциональные характеристики программного модуля Seenaptec

Программный модуль *Seenaptec* предназначен для решения следующих задач:

1. Распознавание номерных знаков транспортных средств (ТС).
2. Запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров.
3. Определение и протоколирование в базу данных номеров скорости движения распознанного ТС (по видео или при помощи модуля *Радар*).
4. Проверка распознанных номерных знаков ТС по подключенным базам данных розыска.
5. Возможность работы с многополосной дорогой (распознавание до 10 номерных знаков ТС в одном кадре).
6. Распознавание расширенного списка типов номерных знаков ТС: всех типов знаков России, стран СНГ, Балтии, Европы, Латинской Америки, а также США и Танзании, включая Занзибар. Полный список стран доступен на сайте производителя по [ссылке](#). Проработаны основные типы как общегражданских, так и специализированных (дипломатических, транзитных, военных и т.п.) однострочных номеров разных стран.

**i Примечание**

В модуль распознавания также могут быть добавлены отсутствующие страны. Для этого следует обратиться в техническую поддержку компании *ITV* и предоставить видеозапись с номерами нужной страны. Конечное решение о добавлении страны принимает производитель модуля распознавания.

7. Возможность изменения уровня качества распознавания номерных знаков ТС.

**i Примечание**

Достоверность распознанного номерного знака зависит от количества символов в нем: чем больше символов, тем выше процент достоверности.

8. Запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы BMP, JPEG и AVI.

В зависимости от типа лицензии модуль распознавания номеров *Seenaptec* может работать в одном из следующих режимов:

1. Slow – модуль обрабатывает 6 кадров в секунду. SDK *Seenaptec* равномерно прореживает обрабатываемый видеопоток в случае большей частоты кадров камеры. Распознает номера автомобилей, движущихся со скоростью не больше 20 км/ч.
2. Fast – модуль обрабатывает 25 кадров в секунду. SDK *Seenaptec* равномерно прореживает обрабатываемый видеопоток в случае большей частоты кадров камеры. Распознает номера автомобилей, движущихся со скоростью не больше 150 км/ч.

### Лицензирование программного модуля Seenaptec

На странице:

- Общие сведения о лицензировании модуля **Seenartec**
- Активация аппаратного ключа **Hasp** модуля **Seenartec**
- Активация программного демо-ключа модуля **Seenartec**
- Активация программного ключа модуля **Seenartec**

Общие сведения о лицензировании модуля **Seenartec**

Лицензирование модуля распознавания номеров **Seenartec** в ПК *Авто-Интеллект* осуществляется по обрабатываемым каналам видео и странам/регионам (в регион входит несколько стран).

Для предотвращения потери обрабатываемых кадров рекомендуется, чтобы каждый мегапиксель видеокамеры обрабатывался в отдельном потоке. При этом 1 поток использует 1 канал лицензии.

#### **Примечание**

Например, при использовании одной видеокамеры с разрешением 1920x1080 (2 мегапикселей) рекомендуется приобрести лицензию на 2 канала и обрабатывать кадры в 2 потока (см. [Настройка программного модуля Seenartec](#)). Для двух видеокамер с разрешением 4 мегапикселей рекомендуется приобрести лицензию на 8 каналов и обрабатывать кадры каждой видеокамеры в 4 потока.

Для программного модуля **Seenartec** существует два типа лицензии:

1. Slow;
2. Fast.

#### **Примечание**

Подробнее см. [Функциональные характеристики программного модуля Seenartec](#).

Лицензии Slow или Fast могут быть представлены в следующем виде:

1. Аппаратный ключ *Hasp* (приобретается отдельно). При необходимости ключ может быть перепрошит удаленно (чтобы расширить постоянный ключ или превратить демо-ключ в постоянный).
2. Программный ключ. Данный ключ привязывается к аппаратному обеспечению компьютера.
3. Программный демо-ключ.

#### **Примечание**

В одном ключе может находиться несколько лицензий.

На одном сервере может находиться несколько ключей с лицензиями Slow и (или) Fast. В этом случае количество каналов всех ключей суммируется в рамках типа лицензии (каналы Slow суммируются отдельно от каналов Fast).

Если на сервере находится один ключ с несколькими лицензиями, то в этом случае выбирается та лицензия, в которой произведение количества каналов на частоту кадров распознавания максимальное. Например: если в ключе записаны 2 лицензии, одна лицензия Slow на 10 каналов (10 каналов \* 6 fps), вторая лицензия Fast на 2 канала (2 канала \* 25 fps), то в данном случае будет использоваться лицензия Slow на 10 каналов, т.к. 60 больше, чем 50.

 **Примечание**

Есть возможность использования сетевой лицензии.

Активация аппаратного ключа *Hasp* модуля *Seenaptec*

Для работы аппаратного ключа *Hasp* необходимо скачать и установить дистрибутив драйверов [HASPUserSetup.exe](#).

Активация программного демо-ключа модуля *Seenaptec*

Существует возможность использования программного модуля **Seenaptec** в демо-режиме. В демо-режиме допускается распознавание номеров всех доступных стран на 4 каналах Fast или 4 каналах Slow. Демо-режим действует в течение 60 дней с момента активации программного ключа.

 **Внимание!**

На виртуальных машинах работа модуля **Seenaptec** в демо-режиме не допускается.

Для активации демо-режима необходимо:

1. Скачать дистрибутив: [Fast](#); [Slow](#).
2. В папке с дистрибутивом запустить командную строку от имени администратора системы.
3. Выполнить команду **SDK\_4hi\_60d\_WORLD.exe -i -fi -fss** (для демо-лицензии Fast) или **SDK\_4lo\_60d\_WORLD.exe -i -fi -fss** (для демо-лицензии Slow).
4. Для возможности поиска по архиву в режиме интеграции с ПК *Axxon Next* скачать и установить дистрибутив [archive\\_search.exe](#).

 **Примечание**

При возникновении ошибок рекомендуется обратиться к [документации Seenaptec](#).

Активация демо-лицензии завершена.

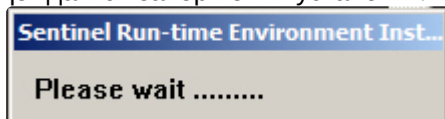
Активация программного ключа модуля *Seenaptec*

Для получения программного ключа защиты для модуля **Seenaptec** необходимо выполнить следующие действия:

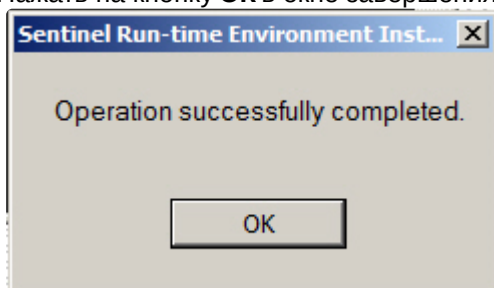
1. Скачать утилиты по следующим ссылкам:
  - a. [haspdinst-8.31.exe](#)
  - b. [RUS\\_EOAWT.exe](#)
2. В папке с дистрибутивом запустить командную строку от имени администратора системы и выполнить по очереди следующие две команды для установки драйвера ключей защиты:

```
haspdinst-8.31.exe -fr -purge
haspdinst-8.31.exe -i -fi -fss
```

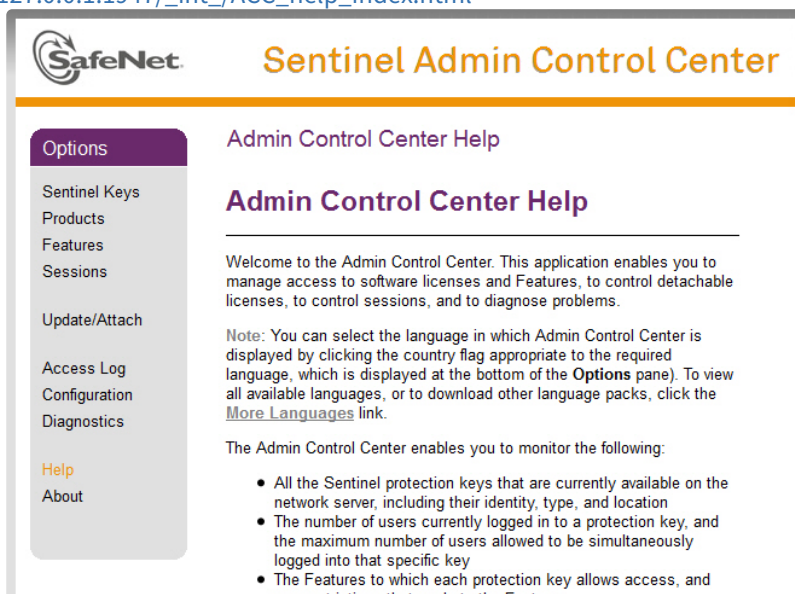
3. Дождаться завершения установки.



4. Нажать на кнопку **OK** в окне завершения установки.



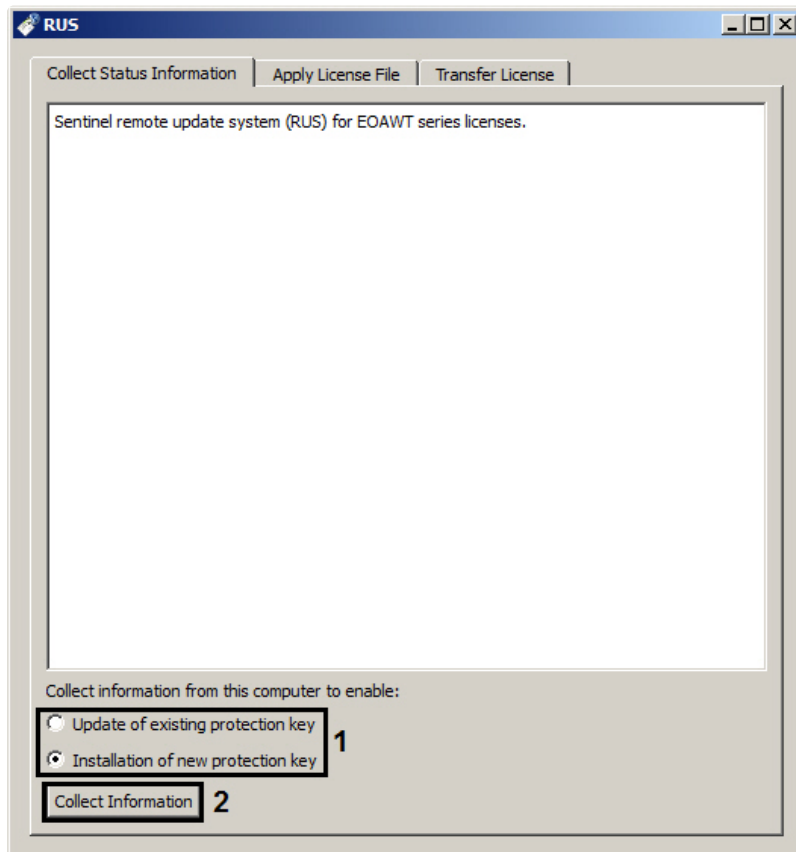
5. Проверить корректность установки. Для этого необходимо открыть в браузере страницу [http://127.0.0.1:1947/\\_int\\_/ACC\\_help\\_index.html](http://127.0.0.1:1947/_int_/ACC_help_index.html)



6. Запустить исполняемый файл системы удаленного обновления **RUS\_EOAWT.exe**. Будет открыто окно **RUS**.

**Примечание.**

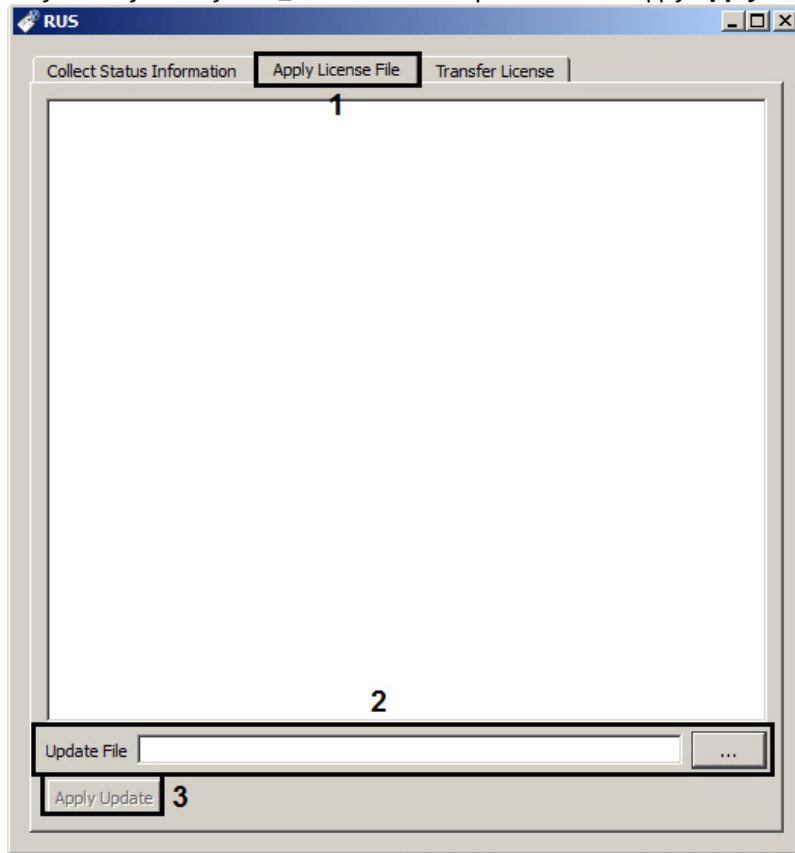
Аббревиатура RUS означает "Remote Update System".



7. Установить переключатель **Collect information from this computer to enable:** в положение **Installation of new protection key**, если требуется получить ключ для "чистой машины", на которой отсутствует демо-ключ, или **Update of existing protection key**, если уже используется демо-ключ (1).
8. Нажать кнопку **Collect information** (2).
9. Сохранить файл с расширением .c2v в требуемую директорию.
10. Закрыть утилиту RUS\_EOAWT.exe.
11. Передать полученный файл с расширением .c2v менеджеру ITV.
12. Получить от менеджера ITV файл лицензии с расширением .v2c.



13. Запустить утилиту RUS\_EOAWT.exe и перейти на вкладку **Apply license file** (1).



14. Указать путь к файлу лицензии в поле **Update File** с помощью кнопки **...** (2).

15. Нажать на кнопку **Apply Update** (3).

Активация программного ключа защиты для модуля **Seenaptec** завершена.

### Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Seenaptec

Для обеспечения распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного модуля **Seenaptec** необходимо установить и настроить видеокамеры таким образом, чтобы выполнялись следующие требования:

<p><b>Характеристики камеры</b></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Основные характеристики используемых видеокамер приведены на странице <a href="#">Общие требования к установке и настройке видеокамер</a>.</li> </ul>
-------------------------------------	--

<p><b>Видеоизображение</b></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Высота символов для IP-видеокамер не менее 20-30px, для аналоговых видеокамер не менее 14-20px, толщина штриха не менее 2px</li> <li>• Минимально допустимая контрастность при равномерном загрязнении регистрационного знака должна быть не ниже 10% (контрастная различимость символов относительно фона – 25 ед. при 256 бальной шкале)</li> <li>• Максимально допустимое неравномерное загрязнение не более 12% (соотношение площади загрязненной части государственного регистрационного знака к его общей площади)</li> <li>• Геометрические пропорции изображения государственного регистрационного знака должны отличаться от геометрических пропорций самого государственного регистрационного знака не более чем на 10%</li> </ul>
<p><b>Позиционирование камеры</b></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Видеокамера должна быть установлена стационарно (подробная информация по установке приведена в <a href="#">документации производителя</a>)</li> </ul>
<p><b>Скорость автомобиля</b></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• В режиме Slow – скорость транспортных средств не больше 20 км/ч</li> <li>• В режиме Fast – скорость транспортных средств не больше 150 км/ч</li> </ul>

Пример изображений номеров, которые будут распознаны корректно и полностью:

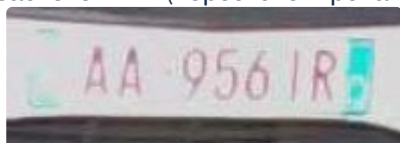


Для корректного распознавания номера его изображение не должно быть:

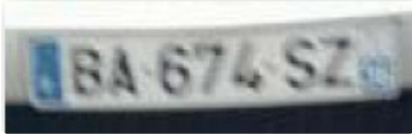
- неравномерно освещенным;



- засвеченным (перезэкспонированным);



- размытым (из-за неправильной настройки скорости затвора, не соответствующей скорости автомобиля);



- искаженным (из-за неправильного расположения камеры);



- с чересстрочной разверткой;



- грязным.



**⚠ Внимание!**

При любом отклонении от вышеприведенных требований снижается вероятность корректного распознавания номера.

## Настройка программного модуля Seenartec

**На странице:**

- [Настройка программного модуля Seenartec](#)
- [Отслеживание исчезновения распознанного номера](#)
- [Использование видеокарты для распознавания номеров Seenartec](#)

**⚠ Внимание!**

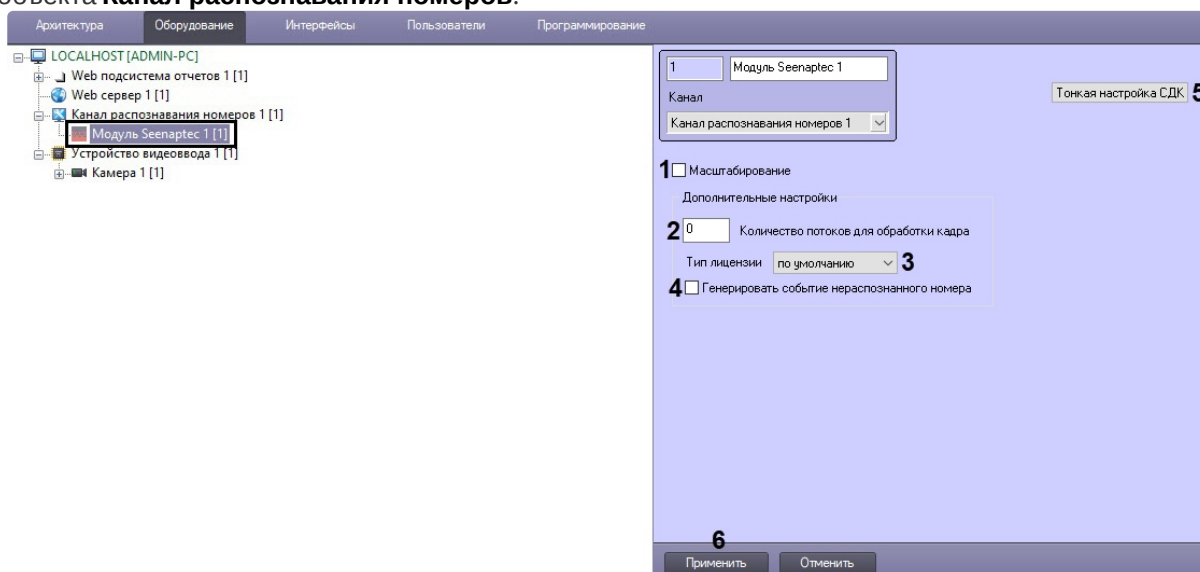
Для корректной работы программного модуля *Seenartec* текущему пользователю Windows должен быть разрешен доступ на чтение и запись к следующим каталогам и файлам:

- <Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\
- <Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64\UrmLpr\
- C:\ProgramData\VI\UrmLprPresetDemo\presets.xml

## Настройка программного модуля *Seenartec*

Для настройки программного модуля *Seenartec*:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль *Seenartec***, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Для повышения скорости распознавания номеров у мегапиксельных видеокамер без потери качества распознавания установить флажок **Масштабирование (1)**. Данный флажок актуален только в тех, случаях, когда значение параметра **Ширина зоны** больше 150 пикселей (см. раздел [Настройка детектора канала распознавания номеров](#)). Скорость распознавания увеличивается:
  - a. В 2 раза, если значение параметра **Ширина зоны** больше 150 пикселей;
  - b. В 4 раза, если значение параметра **Ширина зоны** больше 400 пикселей;
  - c. В 8 раз, если значение параметра **Ширина зоны** больше 800 пикселей.
3. Для предотвращения потери обрабатываемых кадров рекомендуется, чтобы каждый мегапиксель видеокамеры обрабатывался в отдельном потоке. Если потеря кадров все равно происходит, то необходимо увеличить количество потоков в поле **Количество потоков для обработки кадра (2)**:
  - a. Если значение **Количество потоков для обработки кадра** равно **0**, то процесс распознавания будет происходить в том же потоке, который его запускает. Является значением по умолчанию.
  - b. Если значение **Количество потоков для обработки кадра** равно **1**, то процесс распознавания будет происходить в параллельном потоке от процесса, который его запускает. Рекомендуется использовать данное значение.
  - c. Если значение **Количество потоков для обработки кадра** равно **2** или более, то процесс распознавания будет происходить в двух или более потоках параллельно от процесса, который его запускает. Однако в данном случае на каждый поток используются 1 канал лицензии.

**⚠ Внимание!**

Указанное количество потоков не должно превышать количество ядер процессора на Сервере.

4. Из раскрывающегося списка **Тип лицензии (3)** выбрать используемый тип лицензии:
  - по умолчанию – тип лицензии определяется автоматически,
  - быстрая – 25fps,
  - медленная – 6fps.

**⚠ Внимание!**

Если выбран тип лицензии, который отсутствует в ключе, то распознавание номеров работать не будет.

5. Установить флажок **Генерировать событие нераспознанного номера (4)**, если необходимо генерировать событие **НЕ ОПРЕДЕЛЕН** для ТС, номер которых не удалось распознать.
6. При необходимости выполнить тонкую настройку SDK (5) (см. [Панель настройки объекта Модуль Seenaptec](#)).

**⚠ Внимание!**

Тонкую настройку SDK необходимо выполнять только при поддержке технических специалистов компании ITV!

При изменении параметров тонкой настройки SDK

VodiCTL\_VPW\_DYNAMIC\_WITH\_DUPLICATE, VodiCTL\_VPW\_DYNAMIC\_OUTPUT\_TIMEOUT и

VodiCTL\_VPW\_DYNAMIC\_OUTPUT\_FRAMECOUNT также меняются значения соответствующих полей канала распознавания (подробнее см. [Настройка выдачи результата распознавания номерного знака транспортного средства](#)).

Текущую версию SDK можно узнать по названию папки *VIT\_<версия SDK>*, например:

- для x32: <Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\VIT\_2.16.0.
- для x64: <Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64\UrmLpr\VIT\_2.16.0.

Также текущую версию SDK можно узнать с помощью команды **vpwfetch.exe -v** в командной строке Windows, находясь в соответствующей папке.

7. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить (6)**.

Настройка программного модуля *Seenaptec* завершена.

## Отслеживание исчезновения распознанного номера

Существует возможность отслеживать исчезновение распознанного номера. Если распознанный номер скрылся из вида камеры и больше не был распознан в течение заданного времени, то будет сгенерировано событие об исчезновении распознанного номера. Для этого необходимо для параметра **VIT.TimeoutLostNumber** установить значение в миллисекундах, по истечении которого будет сгенерировано событие об исчезновении распознанного номера (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

Для работы данной функции параметр тонкой настройки **VodiCTL\_VPW\_DYNAMIC\_ENABLE** должен иметь значение **true** (см. [Панель настройки объекта Модуль Seenaptec](#)).

## Использование видеокарты для распознавания номеров Seenaptec

По умолчанию используются вычислительные ресурсы только центрального процессора. Для активации вычислительных ресурсов видеокарты:

1. Скачать дистрибутив для активации GPU для модуля *Seenaptec* с сайта ITV со страницы [Дистрибутивы ПК Интеллект](#).
2. Распаковать скачанный архив.
3. Все файлы скачанного архива положить в папку на компьютере с установленным на нем программным комплексом *Авто-Интеллект* по адресу: C:\Program Files (x86)\Intellect\Modules64\UrmLpr\VIT\_2.16.0.
4. Выбрать видеокарту для распознавания номеров на настроечной панели объекта **Канал распознавания номеров** (см. [Выбор устройства для распознавания номеров](#)).

Время запуска (инициализации) алгоритма распознавания номеров с использованием видеокарты может занимать несколько минут. До завершения инициализации события распознаваний номеров поступать не будут.

### 11.2.13 Taiwan

#### Функциональные характеристики программного модуля Taiwan

Программный модуль **Taiwan** предназначен для реализации следующих функций:

1. Распознавание только тайваньских номерных знаков транспортных средств.
2. Запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров.
3. Определение и протоколирование в базу данных номеров скорости движения распознанного транспортного средства (по видео или при помощи модуля **Радар**).
4. Проверка распознанных номерных знаков транспортных средств по подключенным базам данных розыска.
5. Возможность работы с многополосной дорогой (распознавание до 10 номерных знаков транспортных средств в одном кадре).
6. Запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы bmp, jpeg и avi.

#### Лицензирование программного модуля Taiwan

Лицензирование модуля распознавания номеров **Taiwan** в ПК *Авто-Интеллект* осуществляется с помощью USB-ключа защиты.

Если USB-ключ на Сервере не установлен, то модуль **Taiwan** будет работать в демо-режиме. В демо-режиме последний символ распознанного номера заменяется на символ X.

#### Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Taiwan

Для корректного распознавания номеров с помощью модуля **Taiwan** достаточно выполнить общие требования к установке и настройке видеокамер (см. [Общие требования к установке и настройке видеокамер](#)).

### 11.2.14 Авто-УРАГАН

#### Функциональные характеристики программного модуля Авто-УРАГАН

Программный модуль **Авто-УРАГАН** предназначен для реализации следующих функций:

1. распознавание номерных знаков транспортных средств;
2. запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров;
3. определение и протоколирование в базу данных номеров скорости движения распознанного транспортного средства (по видео или при помощи модуля **Радар**);

4. проверка распознанных номерных знаков транспортных средств по подключенным базам данных розыска;
5. возможность работы с многополосной дорогой (распознавание до 16 номерных знаков транспортных средств в одном кадре);
6. распознавание расширенного списка типов номерных знаков транспортных средств: все типы российских знаков, все страны СНГ и Балтии, страны Европы, Латинской Америки и США. Проработаны основные типы однострочных и двустрочных номеров разных стран, для каждой, как общегражданские, так и специализированные (дипломатические, транзитные, военные и т.п.) Полный список поддерживаемых стран приведен ниже.
7. фильтрация номерных знаков транспортных средств по размерам их символов;
8. возможность изменения уровня качества распознавания номерных знаков транспортных средств;
9. запись кадров распознанных номеров для отладки в форматы bmp, jpeg и avi;
10. расчет полос захвата по области ограничения распознавания;
11. формирование тревоги при выезде транспортного средства на встречную полосу.

Программный модуль **Авто-УРАГАН** использует библиотеку IPP 6.1.

Модуль распознавания номеров **Авто-УРАГАН** может работать в одном из следующих режимов: Slow или Fast (подробнее см. [Лицензирование программного модуля Авто-УРАГАН](#)).

Модуль **Авто-УРАГАН** обеспечивает распознавание номерных знаков следующих стран:

**Примечание.**

Приведенный ниже список стран актуален на момент написания документации. Для получения наиболее точного списка поддерживаемых стран рекомендуется обращаться к сотруднику компании ITV.

**1. Страны СНГ + Балтия + Грузия**

- a. Абхазия
- b. Беларусь
- c. Грузия
- d. Казахстан
- e. Киргизия
- f. Латвия
- g. Литва
- h. Молдавия
- i. Россия
- j. СССР
- k. Таджикистан
- l. Туркмения
- m. Узбекистан
- n. Украина
- o. Эстония
- p. Южная Осетия

**2. Страны Европы**

- a. Австрия
- b. Бельгия
- c. Болгария
- d. Босния и Герцеговина
- e. Великобритания
- f. Венгрия
- g. Германия
- h. Греция

- i. Дания
- j. Испания
- k. Италия
- l. Люксембург
- m. Нидерланды
- n. Норвегия
- o. Польша
- p. Португалия
- q. Румыния
- r. Сан-Марино
- s. Словакия
- t. Словения
- u. Турция
- v. Финляндия
- w. Франция
- x. Хорватия
- y. Чехия
- z. Швейцария
- aa. Швеция

**3. Страны Северной и Южной Америки**

- a. Аргентина
- b. Бразилия
- c. Парагвай
- d. США
- e. Уругвай

**4. Африка**

- a. Марокко
- b. Танзания
- c. ЮАР

**5. Юго-Восточная Азия**

- a. Индия
- b. Малайзия
- c. Сингапур
- d. Таиланд

**6. Австралия и Океания**

- a. Австралия
- b. Новая Зеландия

 **Примечание.**

В модуль распознавания могут также быть добавлены и другие страны, кроме указанных выше. Для этого необходимо обратиться к сотруднику компании ITV и предоставить видеозапись с номерами нужной страны. Конечное решение о добавлении страны принимает производитель модуля распознавания.

 **Внимание!**

Возможность распознавания особых номерных знаков (например, двухрядных, номерных знаков спецтехники и т.п.) для каждой страны необходимо дополнительно уточнить у сотрудника компании АйТиВи.



## Лицензирование программного модуля Авто-УРАГАН

Для программного модуля **Авто-УРАГАН** существует два типа лицензии:

1. Slow – модуль обрабатывает видеопоток со скоростью до 3 fps, распознает номера автомобилей, движущихся со скоростью не больше 10 км/ч.
2. Fast – модуль обрабатывает видеопоток со скоростью до 25 fps, распознает номера автомобилей, движущихся со скоростью до 150 км/ч.

### **Внимание!**

Лицензирование программного модуля **Авто-УРАГАН** осуществляется в зависимости от количества полос движения в области наблюдения видеокамеры. Расчет количества полос движения осуществляется по внутренней логике программного модуля и зависит от автоматически определенных минимального и максимального типоразмеров номерных знаков (см. [Настройка программного модуля Авто-УРАГАН](#)). Так, например, Ураган Fast 2 позволяет использовать две камеры, каждая из которых контролирует по одной полосе движения, или одну камеру, контролирующую две полосы движения. Максимальная ширина полос движения - 3,5 метра. Следовательно при ширине зоны контроля видеокамеры более 3,5 метров требуется лицензия на 2 канала программного модуля Авто-УРАГАН, при ширине зоны контроля более 7 метров - лицензия на 3 канала и так далее.

В случае, если в настройках программного модуля **Авто-УРАГАН** выбрана область распознавания, то при лицензировании учитывается выбранная область. Если область распознавания не выбрана, то учитывается весь кадр. Процесс указания области распознавания описан на странице [Указание границ зоны поиска номерного знака](#).

Для программного модуля **Авто-УРАГАН** существует свой электронный ключ аппаратной защиты (*Guardant*), который зависит от используемой версии SDK (см. [Настройка программного модуля Авто-УРАГАН](#)). При необходимости ключ может быть перепрошит удаленно (чтобы расширить постоянный ключ или превратить демо ключ в постоянный).

### **Внимание!**

Аппаратные ключи программного модуля **Авто-УРАГАН** не суммируются.

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Авто-УРАГАН

Для обеспечения распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного модуля **Авто-Ураган** необходимо, чтобы при работе видеокамер были отключены следующие функции:

1. Режим накопления видеoinформации/ ночной режим.
2. Функция автоматической (постоянной) подстройки резкости изображения.
3. Детекторы движения.
4. Любая информация от видеокамеры (ее имя, дата, время ...) выводимая на видеоизображение.

Заявленное качество распознавания гарантируется при углах не более 20 градусов по вертикали и горизонтали между осью ТВ видеокамеры и перпендикуляром от плоскости номерного знака. При превышении допустимых углов (до 45 градусов) распознавание будет происходить, но с меньшей вероятностью.

В таблице приведены основные параметры, необходимые при расчете монтажных работ по установке видеокамеры.

Наименование параметра	Максимально допустимое значение	Рекомендуемое (оптимальное) значение
Высота расположения видеокамеры	20 метров	6 метров
Наклон видеокамеры по вертикали	30°	18°
Наклон видеокамеры по горизонтали	20°	5-10°
Допустимый крен номерной пластины автомобиля по отношению к плоскости дорожного полотна	10°	10°

Ширина зоны контроля одной CCTV видеокамеры:

- 3м – фронтальное размещение видеокамеры;
- 3,2-3,7м - боковое отклонение видеокамеры от вектора движения до 10-20°.

Ширина зоны контроля одной цифровой видеокамеры с разрешением 1 Мрiх:

- 6,5м - фронтальное размещение видеокамеры.

Ширина зоны контроля одной цифровой видеокамеры с разрешением 3 Мрiх:

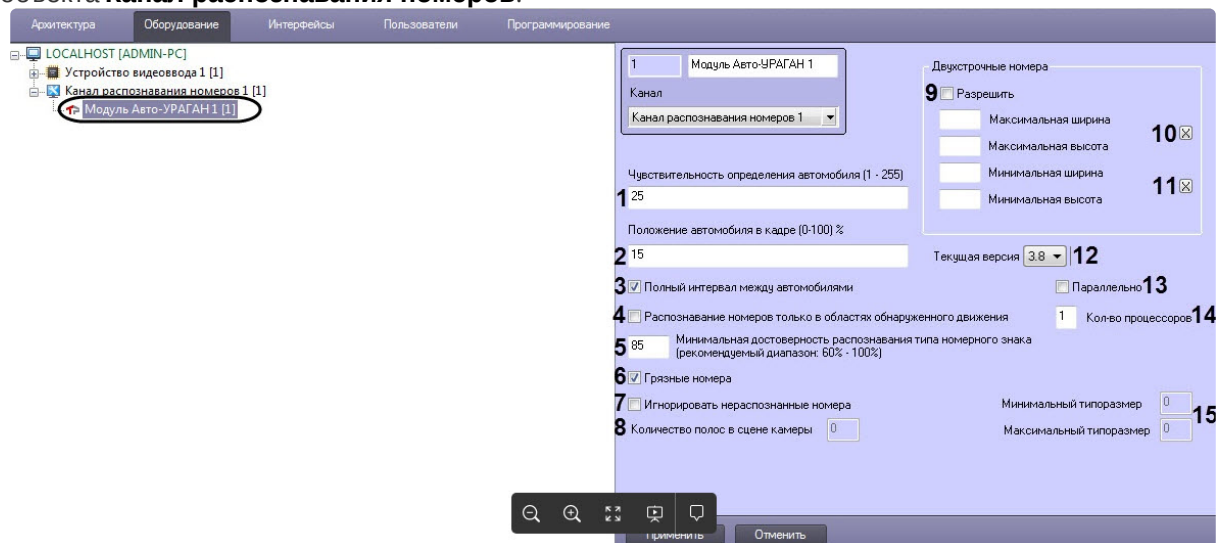
- 11м - фронтальное размещение видеокамеры.

Основные характеристики используемых видеокамер приведены на странице [Общие требования к установке и настройке видеокамер](#).

## Настройка программного модуля Авто-УРАГАН

Настройка программного модуля **Авто-УРАГАН** производится следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль Авто-УРАГАН**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. В поле **Чувствительность определения автомобиля (1-255)** ввести значение чувствительности, которая характеризует чувствительность детектора движения к контрастности видеоизображения (1). При распознавании модуль **Авто-УРАГАН** определяет также габариты ТС. Чем ниже значение параметра, тем чувствительнее детектор. Значение параметра **Чувствительность определения автомобиля** подбирается путем тестирования детектора на ложные срабатывания.
3. В поле **Положение автомобиля в кадре (0-100) %** ввести значение в процентах, отражающее положение автомобиля в выдаваемом кадре (2). Данная настройка актуальна только для автомобилей, номера которых не были определены. Если номер не был распознан, модуль выдает в качестве результата кадр, находящийся на заданном расстоянии от кадра с первым появлением автомобиля.

**Примечание**

Момент появления машины в кадре считается за 0%, а момент ухода из кадра - за 100%.

4. Установить флажок **Полный интервал между автомобилями** в том случае, если необходимо, чтобы распознаватель находился в состоянии ожидания отсутствия движения по всему кадру (3). Данная настройка может улучшить качество распознавания при наличии в кадре длинномерных транспортных средств (например, фур).
5. Для повышения скорости распознавания номеров у мегапиксельных видеокамер установить флажок **Распознавание номеров только в областях обнаруженного движения** (4).
6. В поле **Минимальная достоверность распознавания типа номерного знака (60-100)%** ввести значение минимальной достоверности распознавания в процентах (5). Достоверность распознавания определяется по степени схожести результата распознавания с шаблоном номера и позволяет отличать номер от посторонней надписи на ТС.

**Примечание**

При распознавании номера достоверность отображается в окне Оперативного монитора в списке параметров.

7. Для повышения качества распознавания транспортных средств с грязными номерными знаками установить флажок **Грязные номера** (6).

8. В нередактируемом поле **Количество полос в сцене камеры** отображается количество полос, определяемых модулем **Авто-УРАГАН (8)**.
9. Для игнорирования нераспознанных номеров установить флажок **Игнорировать нераспознанные номера (7)**.
10. Для включения возможности распознавания двухстрочных номерных знаков установить флажок **Разрешить (9)**.
11. Задать максимальные ширину и высоту зоны, в пределах которой производится поиск номерного знака (задается в процентах от общего кадра) (**10**). Для задания данных параметров необходимо нажать кнопку **X**, в открывшемся окне **Двухстрочные номера** нажать кнопку **Остановить видео** при появлении подходящего кадра и выделить зону требуемого размера.



После нажатия на кнопку **ОК** результаты задания параметров зоны будут автоматически внесены в поля **Максимальная ширина** и **Максимальная высота**.

12. Задать минимальные ширину и высоту зоны, в пределах которой производится поиск номерного знака (**11**) (задается в процентах от общего кадра) по аналогии с параметрами **Максимальная ширина** и **Максимальная высота** – см. шаг 11.
13. В раскрывающемся списке **Текущая версия** выбрать версию SDK программного модуля **Авто-УРАГАН (12)**. Рекомендуется использовать версию **3.8**. Эта версия является текущей по умолчанию.

**Примечание**

Также версию SDK можно изменить с помощью пакетных файлов (см. [Изменение версии SDK с помощью пакетных файлов](#)).

**Внимание!**

После изменения версии SDK необходимо перезапустить ПК *Авто-Интеллект* для применения изменений.

14. Установить флажок **Параллельно**, если необходимо распознавать номер одновременно на нескольких процессорах с помощью параллельных вычислений, что приводит к повышению быстродействия программного модуля **Авто-УРАГАН (13)**.
15. В поле **Кол-во процессоров** указать количество процессоров, которые будут использоваться для параллельных вычислений, если установлен флажок **Параллельно (14)**.

**Примечание**

Под процессорами понимаются физические и логические ядра, доступные на Сервере. Например, если на Сервере доступно 8 ядер, а в параметре **Кол-во процессоров** указано значение 4, то при распознавании номеров будут задействованы только ядра с 1 по 4.

16. В не редактируемых полях **Минимальный типоразмер** и **Максимальный типоразмер** отображаются соответственно минимальный и максимальный типоразмеры номерных знаков, распознанных модулем **Авто-УРАГАН (15)**.

**Примечание.**

- Если ни одного номерного знака распознано не было, то поля **Минимальный типоразмер** и **Максимальный типоразмер** отображаться не будут.
- Поля **Минимальный типоразмер** и **Максимальный типоразмер** видны только при включенном режиме отладки (Debug 1-Debug 4). Режим отладки подробно рассмотрен в документе [Программный комплекс Интеллект: Руководство администратора](#).

17. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить (16)**.

**Примечание**

Параметры **Текущая версия**, **Параллельно** и **Кол-во процессоров** будут применены для всех активированных программных модулей **Авто-УРАГАН** в ПК **Авто-Интеллект**.

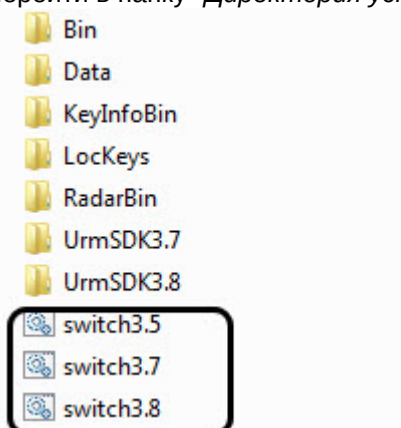
Настройка программного модуля **Авто-УРАГАН** завершена.

Изменение версии SDK с помощью пакетных файлов

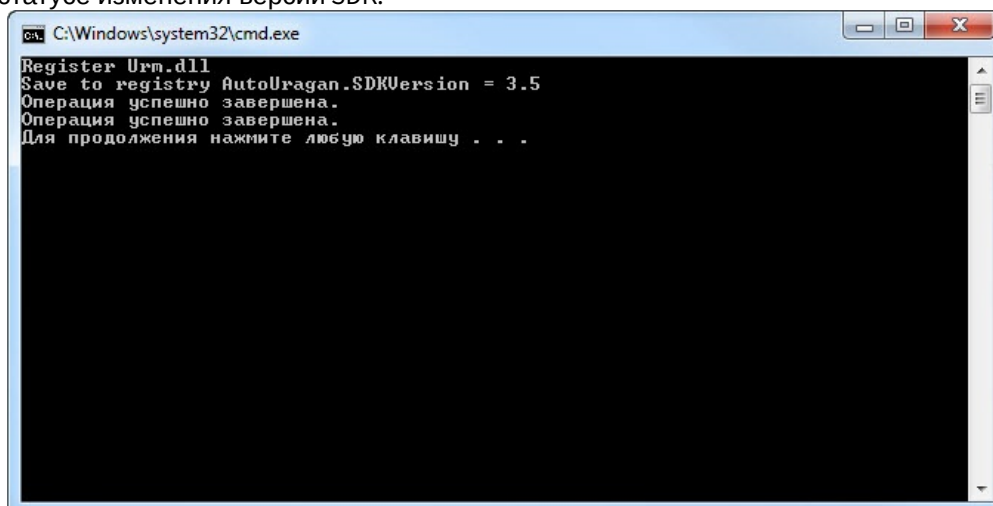
Чтобы активировать возможность менять версии SDK, во время первого запуска ПК *Интеллект* открыть командную строку от имени администратора, через нее перейти в папку `Modules64/UrmLpr/Auto_uragan/Нужная версия SDK/Bin` и выполнить команду `Regsvr32 UrmCom.dll`. После этого можно менять версию SDK как с помощью пакетных файлов, так и через настройки ПК *Интеллект*.

Для изменения версии SDK программного модуля **Авто-УРАГАН** с помощью пакетных файлов необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти в папку <Директория установки ПК Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\Auto\_uragan.



2. Запустить двойным щелчком левой кнопки мыши пакетный файл **switch3.5.cmd** для смены SDK на версию 3.5, или **switch3.7.cmd** для смены SDK на версию 3.7, или **switch3.8.cmd** для смены SDK на версию 3.8. В результате отобразится окно командной строки Windows с информацией о статусе изменения версии SDK.



```
C:\Windows\system32\cmd.exe
Register Urm.dll
Save to registry AutoUragan.SDKVersion = 3.5
Операция успешно завершена.
Операция успешно завершена.
Для продолжения нажмите любую клавишу . . .
```

**Примечание**

При нажатии на клавиатуре любой клавиши окно командной строки Windows будет закрыто.

3. Перезапустить ПК Авто-Интеллект для применения изменений.

**Примечание**

Версия SDK будет изменена для всех активированных программных модулей **Авто-УРАГАН** в ПК Авто-Интеллект.

Изменение версии SDK программного модуля **Авто-УРАГАН** с помощью пакетных файлов завершено.

## 11.2.15 АРЕНА

### Функциональные характеристики программного модуля АРЕНА

Программный модуль **АРЕНА** предназначен для реализации следующих функций:

1. распознавание номерных знаков транспортных средств;
2. запись распознанного номера в базу данных распознавателя номеров;
3. определение и протоколирование в базу данных номеров скорости движения распознанного транспортного средства;
4. определение и протоколирование в базу данных номеров класса движущегося распознанного транспортного средства.

### Лицензирование модуля АРЕНА

Интеграция с АПКФ "АРЕНА" является поканальной. Таким образом, каждое подключение модуля **АРЕНА** оплачивается отдельно.

### Настройка программного модуля АРЕНА

#### **Примечание**

В случае если используется программный модуль **Арена**, настраивать родительский объект **Канал распознавания номеров** не требуется.

Программный модуль **АРЕНА** обеспечивает взаимодействие измерителя скорости с фотофиксацией «Арена» (ИС «Арена») и программного комплекса *Авто-Интеллект*.

ИС «Арена» представляет собой моноблок, внутри которого находятся следующие устройства:

1. радар;
2. фотокамера;
3. компьютер с установленным и настроенным на нем ftp-сервером;
4. накопитель данных;
5. устройства, обеспечивающие работоспособность ИС «Арена».

#### **Примечание.**

Подробные сведения об ИС «Арена» приведены в официальной справочной документации по данному устройству.

Сервер *Авто-Интеллект* запрашивает у ИС «Арена» фотографии с определенным интервалом времени. В случае если между Сервером *Авто-Интеллект* и ИС «Арена» произошел разрыв связи, при восстановлении связи реализуется загрузка с ftp-сервера фотографий за период разрыва.

#### **Примечание.**

В случае некорректного выхода из Web-интерфейса ИС «Арена» программный комплекс *Авто-Интеллект* перестает получать события.

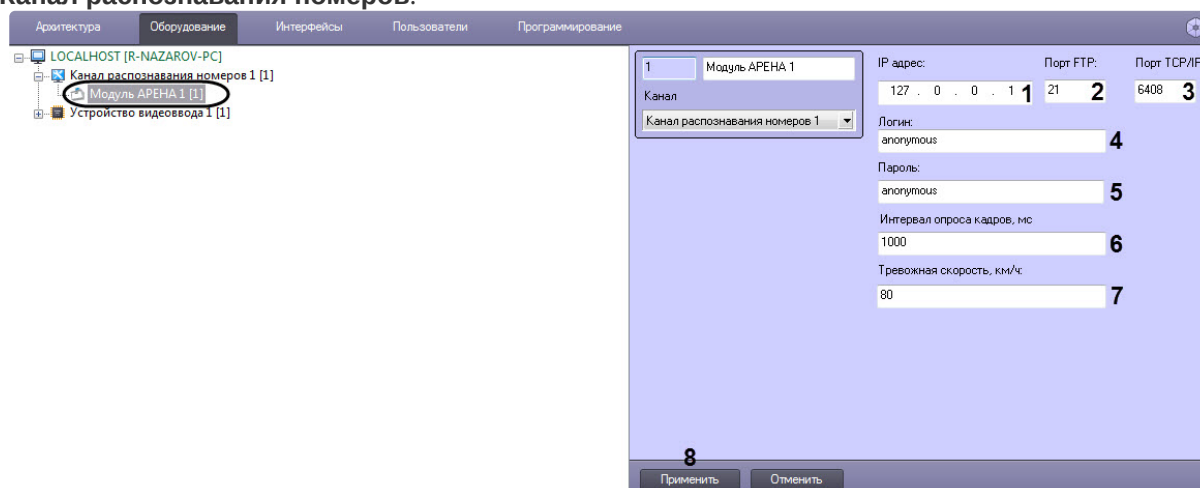
Для настройки программного модуля **АРЕНА** необходимы следующие сведения об используемом ИС «Арена»:

1. IP-адрес компьютера ИС «Арена» с установленным и настроенным ftp-сервером;

- порт для подключения к данному ftp-серверу;
- имя пользователя и пароль для подключения к данному ftp-серверу.

Настройка программного модуля **АРЕНА** производится следующим образом:

- Перейти на панель настройки объекта **Модуль АРЕНА**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



- В поле **IP адрес (1)** ввести IP-адрес компьютера ИС «Арена» с установленным ftp-сервером.
- В поле **Порт FTP (2)** ввести порт для подключения к данному ftp-серверу. По умолчанию используется порт 21.
- В поле **Порт TCP/IP (3)** ввести TCP/IP порт для подключения к данному ftp-серверу. По умолчанию используется порт 6408.
- В поля **Логин (4)** и **Пароль (5)** ввести имя пользователя и пароль для подключения к данному ftp-серверу.
- В поле **Интервал опроса кадров, мс (6)** ввести время между двумя последовательными запросами ПК *Авто-Интеллект* на скачивание фотографий с ИС «Арена».
- В поле **Тревожная скорость, км/ч (7)** ввести максимально допустимую скорость в км/ч движения транспортного средства. В том случае, если транспортное средство движется со скоростью, больше допустимой, в системе генерируется событие о превышении скорости движения.
- Нажать кнопку **Применить (8)**.

Настройка программного модуля **АРЕНА** завершена.

## 11.2.16 Внешняя БД номеров

### Функциональные характеристики программного модуля Внешняя БД номеров

Программный модуль **Внешняя БД номеров** предназначен для реализации следующих функций:

- Автоматический поиск (сравнение) распознанных номерных знаков ТС в подключаемой базе данных номеров (внешней базе данных номеров).
- Генерация тревожного события о нахождении номера в соответствующей внешней БД номеров.
- Репликация номеров внешних БД в распределенной конфигурации с несколькими Серверами.

 **Внимание!**



Корректная работа базы данных номеров возможна только при количестве распознаваний не более 480 000 в сутки.

**i** **Примечание.**

Примером внешней БД номеров может служить база данных розыска.

Результаты поиска распознанных номеров во внешней базе данных отображаются в интерфейсном окне **Модуль обнаружения ТС** (см. раздел [Настройка интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС](#)).

Программный комплекс *Авто-Интеллект* поддерживает внешние базы данных следующих форматов:

1. SQL Server 2014;
2. Access;
3. FoxPro;
4. Oracle.

**i** **Примечание.**

В случае, если ранее использовалась внешняя БД номеров в формате SQL Server 2008, необходимо осуществить ее миграцию на SQL Server 2014. Для этого следует создать бэкап базы данных lprex в SQL Server 2008, а затем развернуть его в SQL Server 2014.

## Подключение и настройка внешней базы данных номеров

Порядок подключения и настройки внешней базы данных номеров

Для настройки объекта **Внешняя БД номеров** необходимо выполнить следующие действия:

1. подключить внешнюю базу данных номеров;
2. присвоить столбцам таблицы, содержащей номера транспортных средств, названия для отображения в интерфейсном окне **Модуль обнаружения ТС**;
3. выбрать метод поиска номеров во внешней базе данных номеров;
4. задать количество отображаемых номеров, найденных во внешней базе данных номеров в случае, если поиск производится по части номера или по номерному шаблону;
5. задать SQL-запрос в случае, если поиск номеров производится посредством SQL-запроса.

Подключение внешней базы данных номеров

Для подключения внешней базы данных номеров необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Внешняя БД номеров**.

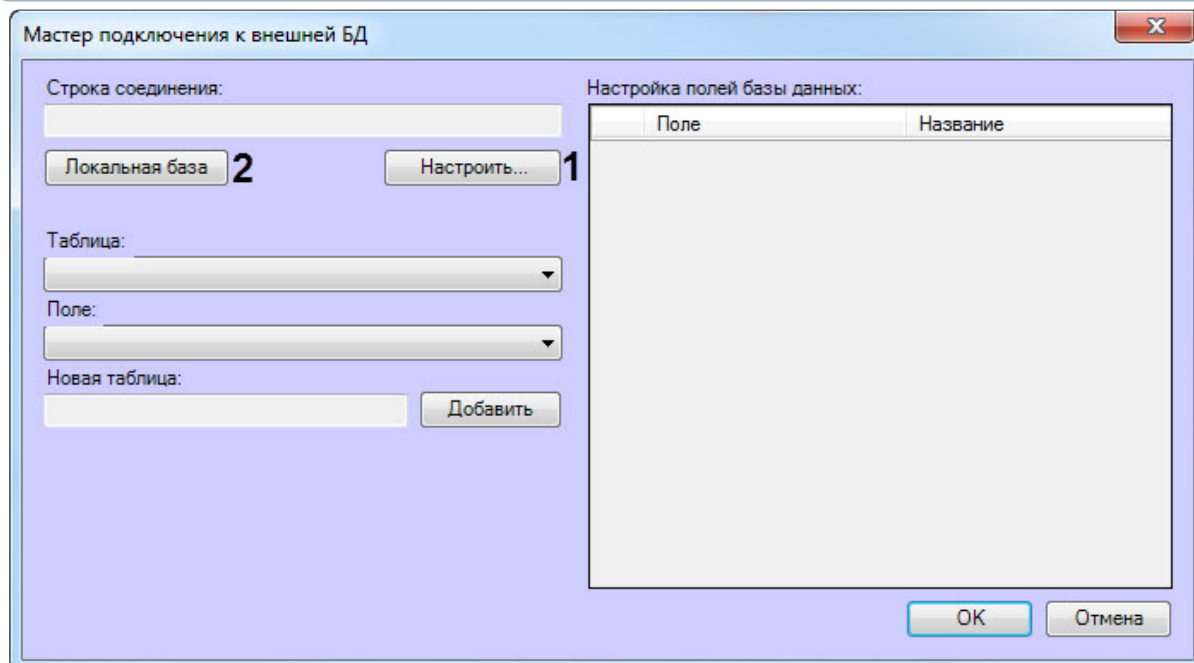


2. Нажать кнопку **Настройка (1)**.

3. В появившемся диалоговом окне **Мастер подключения к внешней БД** нажать кнопку **Настроить (1)**. Если в качестве внешней базы данных необходимо использовать базу данных ПК *Авто-Интеллект*, нажать кнопку **Локальная база (2)** и перейти к шагу 4.

**Примечание**

При подключении базы данных «Оперативного слежения» следует выбрать локальную базу данных.



**Примечание**

Если внешняя база данных есть база данных ПК *Авто-Интеллект*, то существует возможность добавления номеров в базу данных с помощью диалогового окна **Поиск событий в базах данных распознавателей** (см. раздел [Формирование базы данных Оперативного слежения](#) документа [Программный комплекс Авто-Интеллект: Руководство Оператора](#)).

- a. В результате выполнения операции отобразится стандартное диалоговое окно выбора базы данных **Свойства связи с данными**. Процесс выбора базы данных в окне **Свойства связи с данными** зависит от формата подключаемой базы данных:
- SQL Server и Access. Подробное описание выбора баз данных указанных форматов приведено в разделе Подключение к базам данных документа [Программный комплекс Интеллект: Руководство Администратора](#).

 **Примечание**

База данных **Оперативного слежения** ведется в формате SQL Server. При ее подключении в окне **Свойства связи с данными** следует выбрать базу данных Lprex.

- FoxPro. К внешней базе данных указанного формата следует подключаться с использованием поставщика Microsoft OLE DB for Visual FoxPro или иного OLE DB провайдера.
- Oracle. Подключение внешней базы данных указанного формата производится следующим образом:

 **Внимание!**

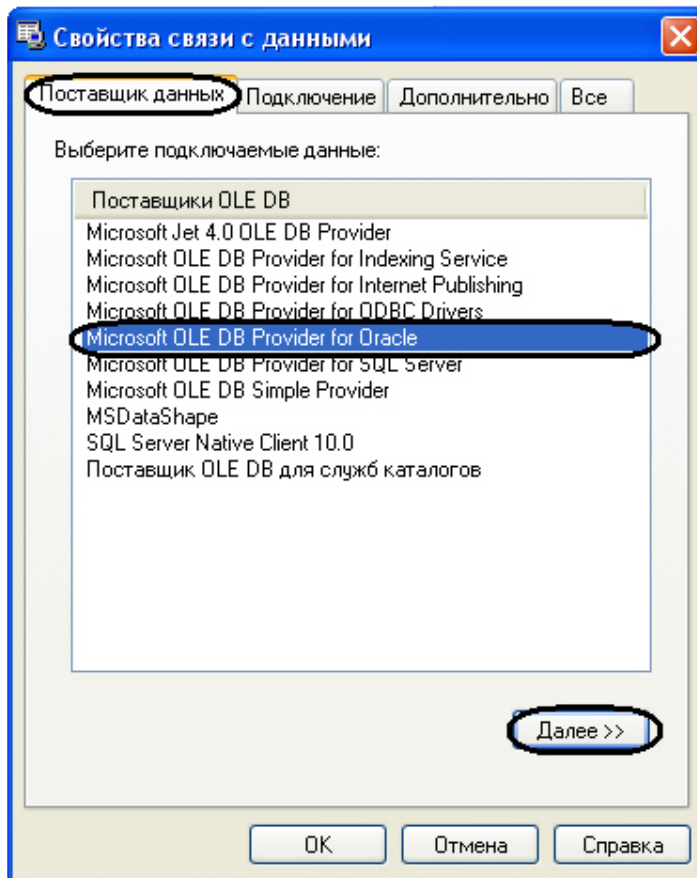
Внимание! Для подключения базы данных Oracle необходимо выполнение следующих условий:

- На компьютере с Сервером *Авто-Интеллект* установлен клиент Oracle.
- Клиент Oracle подключен к серверу баз данных Oracle (настроен компонент Listener).

 **Примечание**

Подробные сведения о базах данных Oracle приведены в официальной справочной документации по данному программному обеспечению.

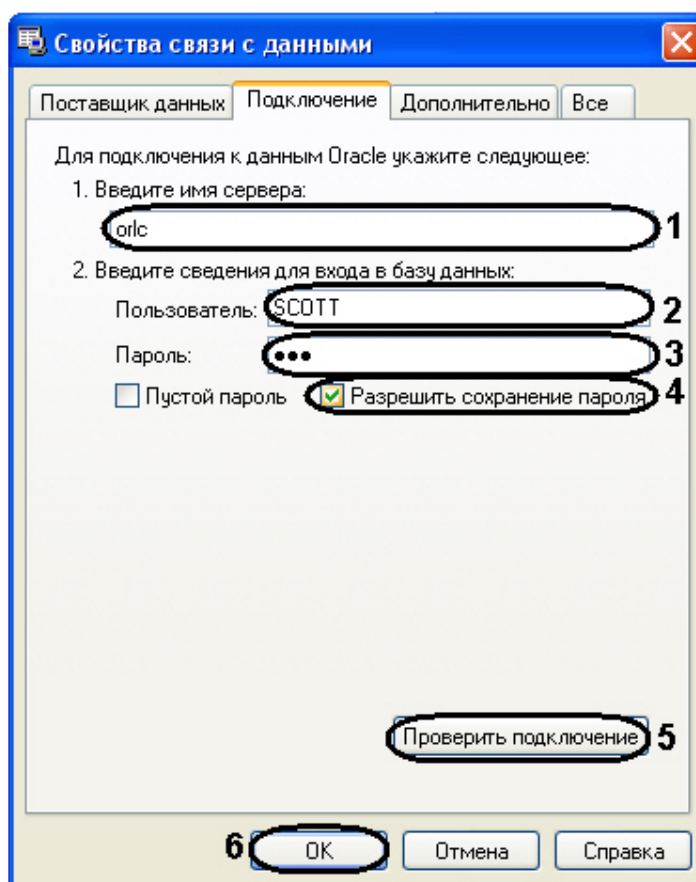
- b. На вкладке **Поставщик данных** диалогового окна **Свойства связи с данными** выбрать значение **Microsoft OLE DB Provider for Oracle** или **Oracle Provider for OLE DB**.



- Перейти на вкладку **Подключение** или нажать кнопку **Далее>>**.
- В поле **Введите имя сервера (1)** ввести имя сервера баз данных Oracle, к которому подключен локальный клиент Oracle.

**Примечание.**

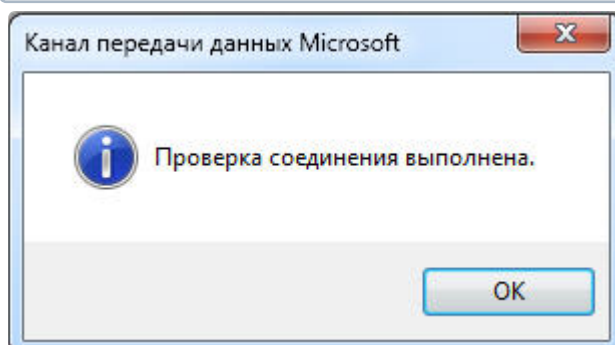
Имя сервера баз данных Oracle вводится при его установке.



- В поля **Пользователь** (2) и **Пароль** (3) ввести имя пользователя и пароль для подключения к серверу баз данных Oracle.
- Установить флажок **Разрешить сохранение пароля** (4).

**Примечание.**

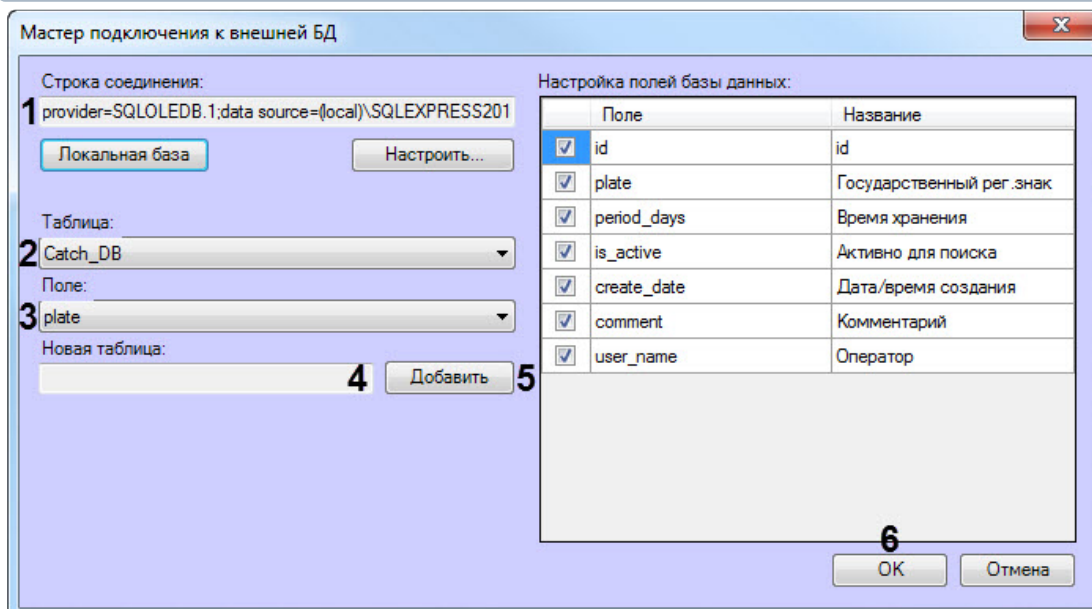
Для проверки подключения к серверу баз данных Oracle следует нажать кнопку **Проверить подключение** (5). В случае успешной проверки подключения будет выведено окно сообщений. Для закрытия окна сообщений необходимо нажать **ОК**.



- Для завершения подключения внешней базы данных Oracle нажать **ОК** (6).
4. После выбора базы данных в окне **Мастер подключения к внешней БД** отобразится строка соединения с выбранной базой данных (1).

**Примечание**

Для конфигурирования баз данных ПК *Авто-Интеллект* используется утилита *idb.exe*, работа с которой описана в главе [Утилита конвертирования, выбора шаблона и создания резервных копий баз данных idb.exe](#). При переключении между базами данных рекомендуем обратиться к разделу [Работа с утилитой idb.exe](#).



5. В раскрывающемся списке **Таблица (2)** отображаются названия таблиц в выбранной базе данных. Выбрать из данного списка таблицу, в которой содержатся номера транспортных средств.

**Примечание**

При подключении базы данных «Оперативного слежения» следует выбрать значение **Catch\_DB**.

6. В раскрывающемся списке **Поле (3)** отображаются названия столбцов в выбранной таблице. Выбрать из данного списка столбец с номерами транспортных средств.

**Примечание**

При подключении базы данных «Оперативного слежения» следует выбрать значение **Plate**.

7. Чтобы добавить новую таблицу в выбранную базу данных необходимо ввести название таблицы в поле **Новая таблица (4)** и нажать кнопку **Добавить (5)**.

**Примечание**

- Название новой таблицы не должно содержать цифр и являться зарезервированным ключевым словом Microsoft SQL Server (подробнее см. [Зарезервированные ключевые слова \(Transact-SQL\)](#)).
- Новая таблица будет иметь схожую структуру с таблицей, которая указана в раскрывающемся списке **Таблица (2)**.

8. Нажать кнопку **ОК (6)** для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Мастер подключения к внешней БД**.

**Примечание**

Для закрытия диалогового окна **Мастер подключения к внешней БД** без сохранения изменений следует нажать кнопку **Отмена**.

9. В результате выполнения операции будут заполнены поля **Строка подключения к источнику данных, Таблица, Поле (1)** на панели настройки объекта **Внешняя БД номеров**.

The screenshot shows a configuration window for an external database. The title bar indicates the connection name is '1' and the object is 'Внешняя БД номеров 1'. The 'Computer' dropdown is set to 'LOCALHOST'. The 'Data source string' field is populated with 'Provider=SQLOLEDB.1;Integrated Security=SSPI;Persist Security Info'. Below this, the 'Table' field contains 'Catch\_DB' and the 'Field' field contains 'plate'. The search method is set to 'Точное совпадение'. The search settings are configured to return 5 numbers and 1 error. At the bottom, the 'Apply' button is highlighted with a '2' and the 'Cancel' button is visible.

10. Нажать кнопку **Применить (2)**.

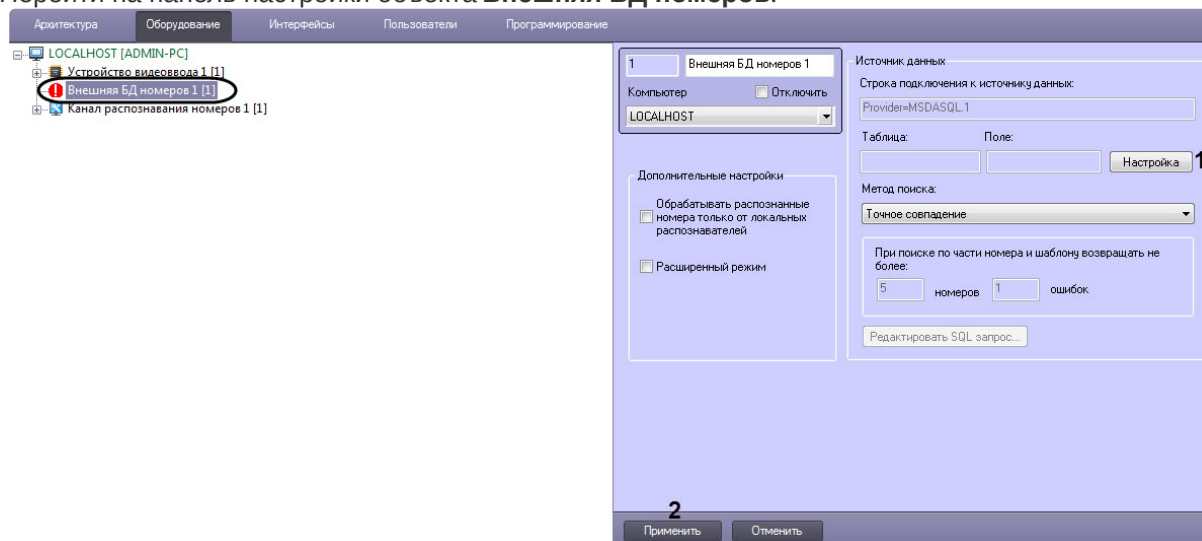
Подключение к внешней базе данных номеров завершено.

Присвоение названий столбцам таблицы, содержащей номера транспортных средств

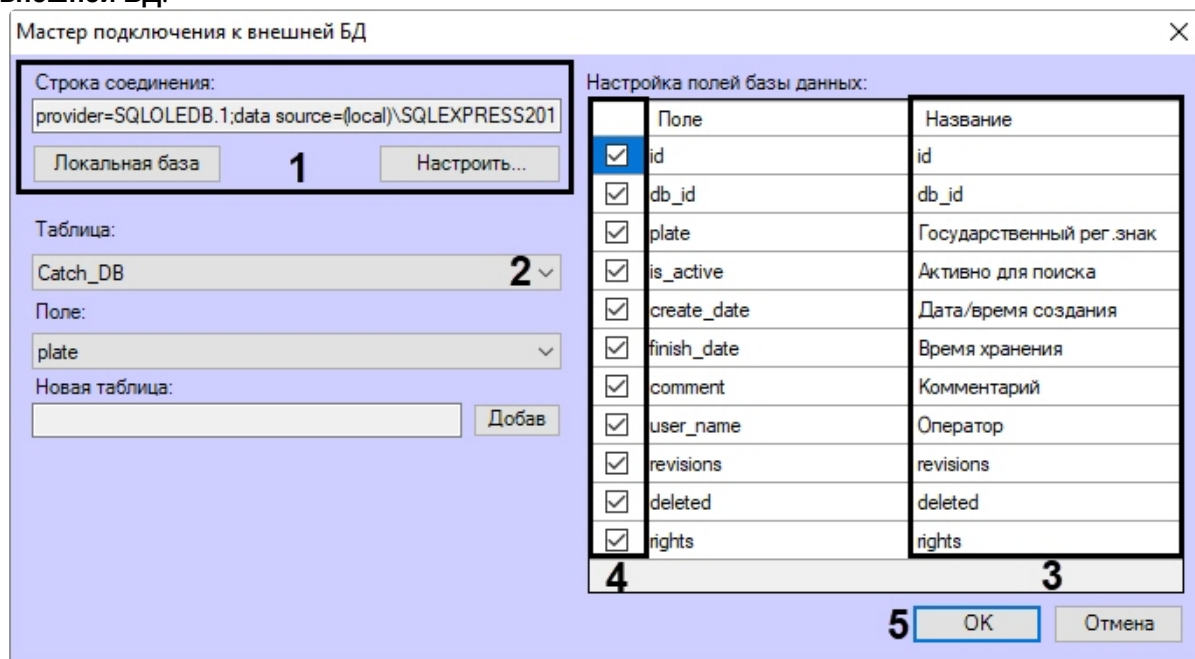
Существует возможность присваивать столбцам таблицы, содержащей номера транспортных средств, названия для отображения в интерфейсном окне **Модуль обнаружения ТС**. Столбцы таблицы будут отображаться в данном окне при положительном результате поиска распознанного номера во внешней базе данных номеров.

Чтобы присвоить названия столбцам таблицы, содержащей номера транспортных средств, необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на панель настройки объекта **Внешняя БД номеров**.



2. Нажать кнопку **Настройка (1)**.
3. В результате выполнения операции отобразится диалоговое окно **Мастер подключения к внешней БД**.



4. Задать строку подключения к внешней базе данных (1) (см. [Подключение внешней базы данных номеров](#)).
5. Выбрать из списка **Таблица (2)** таблицу, содержащую номера транспортных средств. В результате выполнения операции в таблице **Настройка полей базы данных** отобразится список столбцов в выбранной таблице.
6. В столбце **Название (3)** ввести соответствующие столбцам названия, которые будут отображаться в интерфейсном окне **Модуль обнаружения ТС**.
7. Установить флажки напротив тех строк (4), поля которых необходимо отображать в интерфейсном окне **Модуль обнаружения ТС**.



8. Нажать кнопку **ОК (5)** для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Мастер подключения к внешней БД**.

**Примечание.**

Для закрытия диалогового окна **Мастер подключения к внешней БД** без сохранения изменений следует нажать кнопку **Отмена**.

9. Нажать кнопку **Применить (2)**.

Присвоение названий столбцам таблицы, содержащей номера транспортных средств, завершено.

Выбор метода поиска номеров во внешней базе данных номеров

Автоматический поиск номеров во внешней базе данных осуществляется одним из следующих методов.

Метод поиска	Описание метода	Отображение результатов поиска
Точное совпадение	Последовательности символов, отвечающей распознанному номеру транспортного средства, должна соответствовать точно такая же последовательность символов в столбце с номерами транспортных средств.	В окне <b>Модуль обнаружения ТС</b> отображаются все столбцы таблицы, содержащей номера транспортных средств
Поиск по части номера	Распознанному номеру должна соответствовать хотя бы одна последовательность символов, частично или полностью содержащаяся в номере во внешней базе данных номеров.	
Поиск по шаблону	Распознанному номеру должен соответствовать хотя бы один из номерных шаблонов, хранящихся во внешней базе данных. Номерные шаблоны записываются во внешнюю базу данных предварительно наряду с номерами транспортных средств. Шаблоны номеров в базе данных записываются по правилам Transact-SQL. Шаблоны могут включать обычные символы и символы-шаблоны в требуемой комбинации.	

Метод поиска	Описание метода	Отображение результатов поиска
SQL-запрос	SQL-запрос предназначен для извлечения требуемых данных из таблицы, содержащей номера транспортных средств, а также из связанных с ней таблиц. SQL-запрос используется для более гибкой настройки ПК <i>Авто-Интеллект</i> (см. <a href="#">Задание SQL-запроса для поиска во внешней базе данных номеров</a> ).	В окне <b>Модуль обнаружения ТС</b> отображаются столбцы таблиц внешней базы данных, указанные в SQL-запросе
С допустимым количеством ошибок	Распознанному номеру должна соответствовать хотя бы одна последовательность символов, частично или полностью содержащаяся в номере во внешней базе данных номеров, при этом можно выбрать максимальное количество ошибок (несовпадений символов) в номере. <i>Примечание. Чем больше указано значение ошибок, тем сильнее нагружается система для поиска.</i>	В окне <b>Модуль обнаружения ТС</b> отображаются все столбцы таблицы, содержащей номера транспортных средств

Символы-шаблоны Transact-SQL приведены в следующей таблице:

Символ-шаблон	Описание символа-шаблона	Пример результата поиска
%	Любая строка длиной от нуля и более символов	Шаблоны 'a%385%78' соответствуют номера, содержащие элементы 'a', '385' и '78', разделенные любым количеством символов, например, 'A038578', 'a385мк78'
_ (подчеркивание)	Любой одиночный символ	Шаблоны '2__5' соответствуют номера, содержащие последовательность из четырех символов, первый из которых '2', последний '5', например, 'A256577', '2115OK43'
[]	Любой одиночный символ, содержащийся в диапазоне ([a-e]) или наборе ([абвгде])	Шаблоны '[e-м][2-5]53' соответствуют номера, содержащие последовательность из четырех символов. Последовательность заканчивается на '53', первый символ принадлежит диапазону e-м, второй – диапазону 2-5, например, 'к453мн02', 'M253вт63'

Символ-шаблон	Описание символа-шаблона	Пример результата поиска
[^]	Любой одиночный символ, не содержащийся в диапазоне ([^a-e]) или наборе ([^абвгде])	Шаблоны '[^e-м]499' соответствуют номера, содержащие последовательность из четырех символов. Последовательность заканчивается на '499', первый символ не принадлежит диапазону e-м, например 'в499вк57', 'н499578'

**Примечание.**

Добавление шаблонов номеров происходит либо через базу данных **Оперативного слежения** (см. раздел [Формирование базы данных Оперативного слежения документа Программный комплекс Авто-Интеллект: Руководство Оператора](#)), либо через редактор базы данных (см. официальную справочную документацию по необходимому редактору).

Чтобы выбрать метод поиска распознанных номеров во внешней базе данных, необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на панель настройки объекта **Внешняя БД номеров**.



2. Из списка **Метод поиска** (1) выбрать требуемый метод поиска номеров во внешней базе данных.
3. Нажать кнопку **Применить** (2).

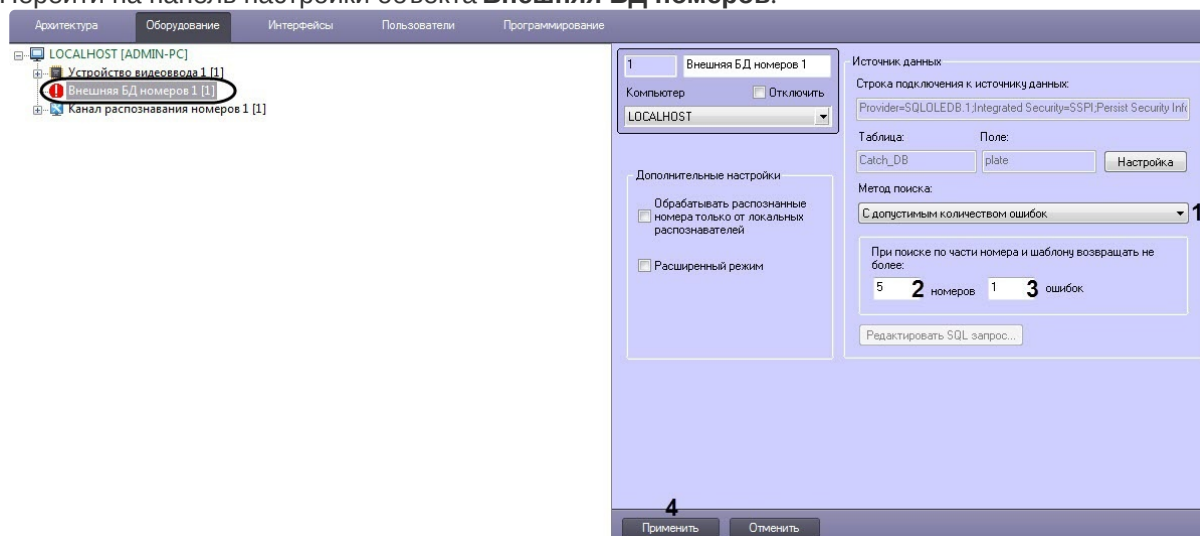
Выбор метода поиска номеров во внешней базе данных номеров завершен.

Задание количества возвращаемых номеров и количества ошибок при поиске во внешней БД номеров

При настройке программного модуля **Внешняя БД номеров** требуется указать количество номеров транспортных средств, возвращаемых при поиске по внешней базе данных, и количество ошибок (несовпадений) в номере. Номера транспортных средств будут возвращаться программным модулем **Внешняя БД номеров** при поиске во внешней базе данных в том случае, если поиск осуществлялся по шаблону или по части номера. Данные параметры требуются для гибкой настройки программного комплекса *Авто-Интеллект* при использовании средств внутреннего программирования.

Для задания количества номеров, возвращаемых при поиске по шаблону или по части номера, необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на панель настройки объекта **Внешняя БД номеров**.



2. Из списка **Метод поиска** (1) выбрать значение **Поиск по части номера, Поиск по шаблону** или **С допустимым количеством ошибок**.
3. В поле **При поиске по части номера и шаблону возвращать не более:**
  - **номеров** (2) ввести максимальное количество номеров, возвращаемое при поиске по части номера или номерному шаблону во внешней базе данных номеров.

**Примечание.**

Также данный параметр влияет на количество возвращаемых записей в окне **Просмотр события** при поиске по шаблону или по части номера.

- **ошибок** (3) ввести максимальное количество ошибок (несовпадений символов) в образце для поиска и номерами во внешней базе данных номеров.

**Примечание**

Чем больше указано значение ошибок, тем сильнее нагружается система для поиска.

4. Нажать кнопку **Применить** (4).

Задание максимального количества номеров, возвращаемых при поиске по шаблону или по части номера, завершено.

Задание SQL-запроса для поиска во внешней базе данных номеров

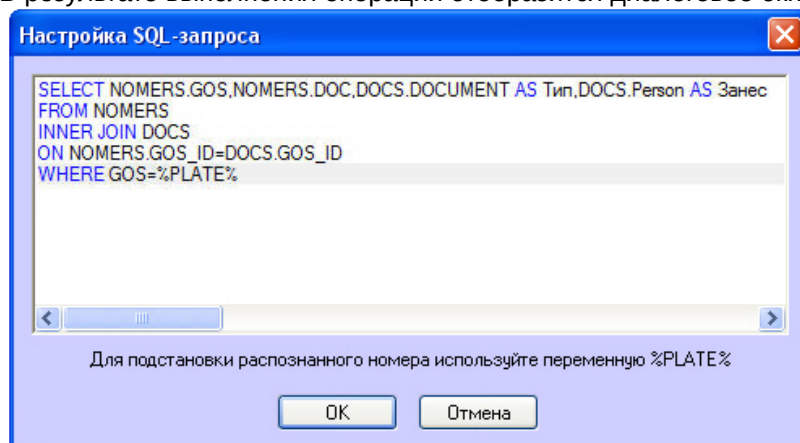
Существует возможность задавать SQL-запрос для извлечения требуемых данных из таблицы, содержащей номера транспортных средств, а также из связанных с ней таблиц. Заданный SQL-запрос будет использоваться при поиске во внешней базе данных номеров, если выбран метод поиска **SQL-запрос** (см. раздел [Выбор метода поиска номеров во внешней базе данных номеров](#)).

Для задания SQL-запроса необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на панель настройки объекта **Внешняя БД номеров**.



2. Из списка **Метод поиска** (1) выбрать значение **SQL-запрос**.
3. Нажать кнопку **Редактировать SQL-запрос** (2).
4. В результате выполнения операции отобразится диалоговое окно **Настройка SQL-запроса**.



5. Ввести SQL-запрос для извлечения (SELECT) требуемых данных из таблицы, содержащей номера транспортных средств, а также из связанных с ней таблиц. Для подстановки распознанного номера следует использовать переменную **%PLATE%**.

**Примечание.**

Подробные сведения по составлению SQL-запросов приведены в соответствующей справочной документации.

**Примечание.**

SQL-запрос, приведенный для примера, возвращает из внешней базы данных требуемые столбцы, если номер в этой базе данных совпадает с распознанным номером.

Пример извлечения данных из внешней базы данных приведен в таблице:

Таблица	Столбец таблицы	Содержимое столбца	Возвращается в результате SQL-запроса
NOMERS	GOS_ID	Первичные ключи записей таблицы NOMERS	Нет
	GOS	Номера транспортных средств	Да
	DOC	Шифры документов, на основании которых номера транспортных средств были занесены в базу данных	Да
	DATE	Даты занесения номеров транспортных средств в базу данных	Нет
DOCS	DOC_ID	Первичные ключи записей таблицы DOCS	Нет
	DOCUMENT	Типы документов, на основании которых номера транспортных средств были занесены в базу данных	Да
	PERSON	Лица, занесшие номера транспортных средств в базу данных	Да
	GOS_ID	Внешние ключи записей таблицы DOCS, используемые для связи с таблицей NOMERS	Нет

6. Для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Настройка SQL-запроса** нажать **ОК**.



**Примечание.**

Для закрытия диалогового окна **Настройка SQL-запроса** без сохранения изменений следует нажать **Отмена**.

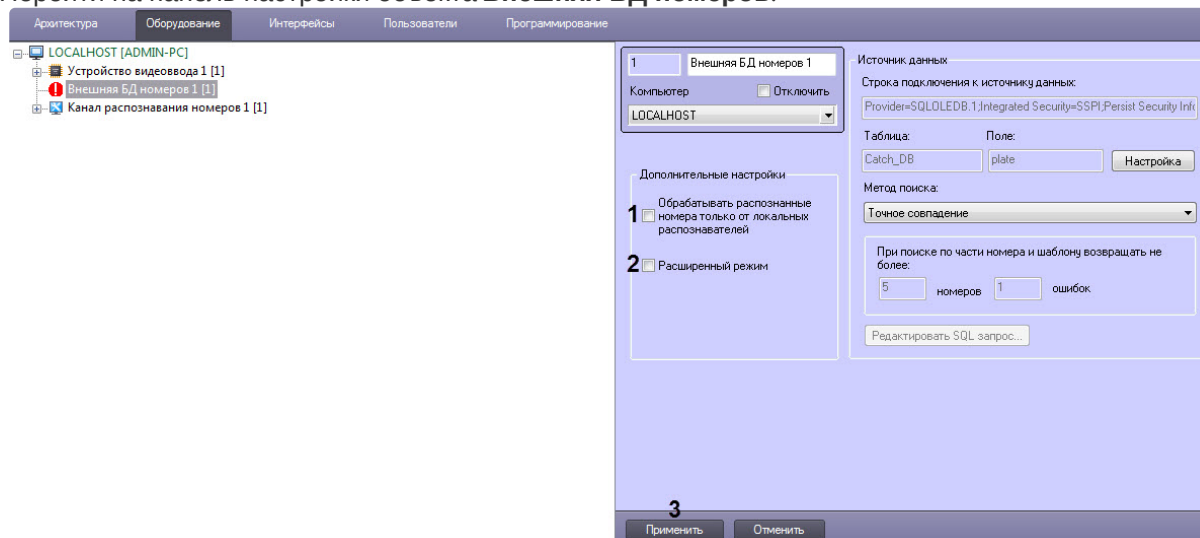
7. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Задание SQL-запроса завершено.

## Дополнительные настройки внешней базы номеров

Для настройки дополнительных параметров внешней базы номеров необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на панель настройки объекта **Внешняя БД номеров**.



2. Установить флажок **Обработать распознанные номера только от локальных распознавателей** (1), если необходимо, чтобы при сравнении с номерами, хранящимися в базе данных учитывались номера только от локальных распознавателей.
3. Установить флажок **Расширенный режим** (2), если необходимо использовать специальный алгоритм выявления нарушителей в соответствии с ограничениями, накладываемыми на автомобильные номера в зависимости от дня недели. Если установлен данный флажок, то для распознанных номеров, не найденный в базе данных номеров, проверяется выполнение правил, присутствующих в файле `lprdb_rules.xml` (или `lprdb_rules_X.xml`, где X - идентификатор объекта **Внешняя БД номеров**, если требуется отдельно настроить расширенный режим для данной БД). Данный файл должен быть расположен в папке `<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\`. В данном файле можно указать день недели и временной интервал, в который транспортным средствам с номером, оканчивающимся на заданную цифру, запрещен проезд.

### **Пример.**

Пример содержимого файла `lprdb_rules.xml`. С помощью такого файла можно запретить проезд по понедельникам следующим транспортным средствам:

1. транспортным средствам с номерными знаками с последней цифрой 1, в период с 12:00:00 до 16:00:00 и с 20:00:00 до 22:00:00.
2. транспортным средствам с номерными знаками с последней цифрой 8, в период с 22:00:00 до 23:00:00.

```
<LPRDB_Rules>
  <DayOfWeek value = 'Monday'>                                <!--День
недели-->
    <Alarm match='1'>                                          <!--Последняя цифра
номера-->
```

```

        <Time from='12:00:00' to='16:00:00' />    <!--Временной
интервал-->
        <Time from='20:00:00' to='22:00:00' />    <!--Временной
интервал-->
        </Alarm>
        <Alarm match='8'>
            <Time from='22:00:00' to='23:00:00' />
        </Alarm>
    </DayOfWeek>
    <DayOfWeek value = 'Tuesday'></DayOfWeek>
    <DayOfWeek value = 'Wednesday'></DayOfWeek>
    <DayOfWeek value = 'Thursday'></DayOfWeek>
    <DayOfWeek value = 'Friday'></DayOfWeek>
    <DayOfWeek value = 'Saturday'></DayOfWeek>
    <DayOfWeek value = 'Sunday'></DayOfWeek>
</LPRDB_Rules>

```

4. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Задание дополнительных настроек внешней базы номеров завершено.

## Репликация внешней БД номеров

Репликация базы номеров используется в распределенной конфигурации с несколькими Серверами, чтобы при добавлении номеров во внешнюю БД номеров одного Сервера (источника репликации), эти же номера автоматически добавлялись во внешнюю БД номеров другого Сервера в распределенной конфигурации. Также при включенной репликации БД номеров осуществляется синхронизация данных в случае изменения/удаления номеров в выбранных внешних БД номеров (источниках репликации).

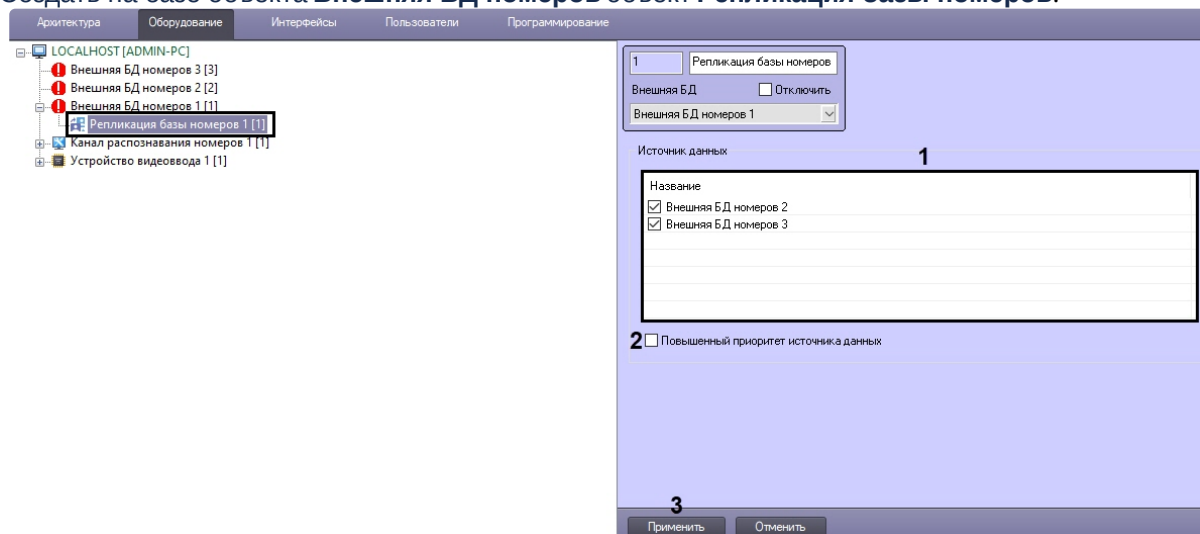
### **Примечание**

Синхронизация базы номеров осуществляется в фоне каждые 10 секунд.

Настройка репликации внешней БД номеров осуществляется следующим образом:

1. Выполнить настройку модуля **Внешняя БД номеров** (см. [Подключение и настройка внешней базы данных номеров](#)).



2. Создать на базе объекта **Внешняя БД номеров** объект **Репликация базы номеров**.

3. В списке **Источник данных (1)** установить флажки для тех внешних БД номеров, с которых будет осуществляться репликация номеров во внешнюю БД номеров текущего Сервера.
4. Установить флажок **Повышенный приоритет источника данных (2)**, чтобы в случае изменения/удаления номеров во внешней БД номеров текущего Сервера, номера заменялись на данные из внешних БД номеров, с которых осуществляется репликация. Если флажок снят, то при изменении/удалении номеров во внешней БД номеров текущего Сервера, эти номера будут сохранены даже после репликации.
5. Нажать кнопку **Применить (3)** для сохранения настроек.

## 11.2.17 Внешний распознаватель

## Функциональные характеристики программного модуля Внешний распознаватель

Программный модуль **Внешний распознаватель** предназначен для реализации следующих функций:

- Работа с камерами с функцией распознавания номеров;
- Работа с камерами с функцией определения скорости транспортных средств;
- Запись в базу данных событий о распознанных номерах и скорости движения транспортных средств.

Функцию распознавания номеров поддерживают производители Tattile, ARH, GIT, Ольвия (комплекс "Кречет-С", "Скат") и другие. Функцию определения скорости ТС поддерживает камера GIT-CNW25060/BUR(L) производителя GIT.

Полный список поддерживаемых модулем **Внешний распознаватель** камер см. в документации [Drivers Pack](#).

Список поддерживаемых стран для камер Tattile приведен на [сайте](#) производителя.

Список поддерживаемых стран для комплекса "Кречет-С" выбирается при установке данного комплекса (не в ПК *Авто-Интеллект*) из следующего списка:

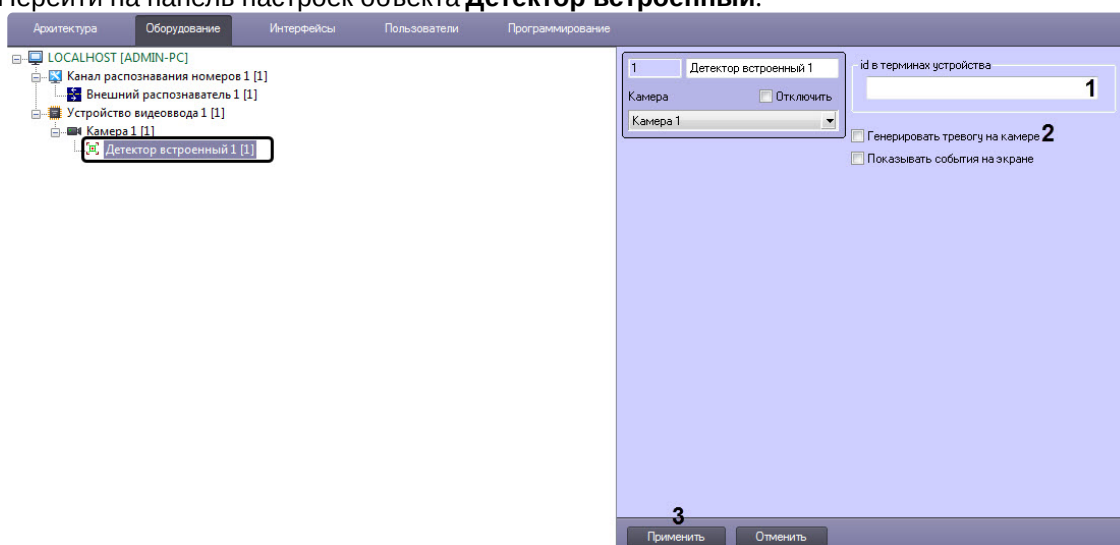
- Украина
- Россия
- Беларусь
- Казахстан
- Молдова

- Осетия
- Узбекистан
- Приднестровско-Молдавская Республика
- Киргизия
- Грузия
- Азербайджан
- Армения
- Таджикистан
- Туркмения
- Абхазия

## Настройка камер с функцией распознавания номеров и определения скорости ТС в общем виде

Настройка камер с функцией распознавания номеров и определения скорости ТС в общем виде осуществляется следующим образом:

1. Добавить камеру через [Мастер создания IP-устройств](#) или вручную (см. [Настройка приема видеосигналов с IP-устройств](#)).
2. Если камера была создана вручную, то необходимо создать объект **Детектор встроенный** на основе объекта **Камера** и выполнить его настройку следующим образом:
  - а. Перейти на панель настроек объекта **Детектор встроенный**.



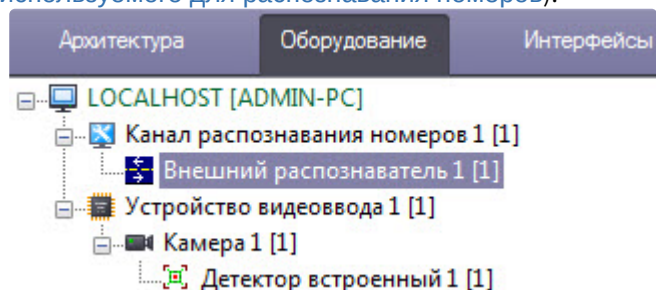
- б. В поле **id в терминах устройства (1)** ввести значение:
  - **lpr\_detection** - id для работы с камерой с функцией распознавания номеров;
  - **radar\_detection** - id для работы с камерой с функцией определения скорости ТС.

### ⚠ Внимание!

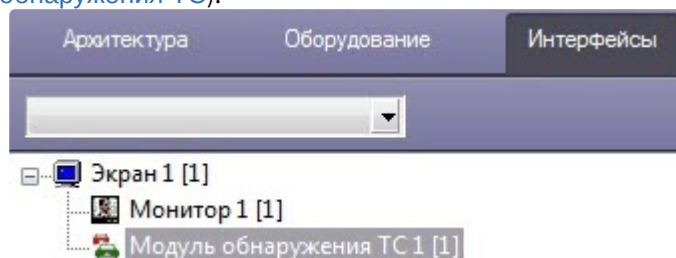
- id может отличаться от указанного в зависимости от модели камеры.
- Если камера одновременно поддерживает функцию распознавания номеров и функцию определения скорости ТС, то для их совместной работы необходимо для каждой из функций создать объект **Детектор встроенный** и ввести соответствующий id функции.

- в. Установить флажок **Генерировать тревогу на камере (2)** если необходимо при срабатывании детектора создавать тревогу на видеоканале.

- d. Нажать кнопку **Применить (3)** для сохранения изменений.
3. Создать объект **Внешний распознаватель** на базе объекта **Канал распознавания номеров** и выполнить настройку Канала распознавания номеров (см. [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).



4. Для того, чтобы события с распознанными номерами и скоростью ТС отображались в пользовательском интерфейсе, необходимо на вкладке **Интерфейсы** создать и настроить объекты **Монитор** и **Модуль обнаружения ТС** (см. [Настройка интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС](#)).



**Примечание**

Если в Оперативном мониторе ПК *Авто-Интеллект* не отображаются данные о распознанных номерах, хотя присутствуют в Отладочном окне и Протоколе событий, необходимо изменить значение ключа реестра **RemoteLpr.x.NearestTime**, где **x** - идентификатор объекта **Канал распознавания номеров** в ПК *Интеллект*, на котором используется удаленный распознаватель (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

Также значение ключа реестра **RemoteLpr.x.NearestTime** можно изменить с помощью отладочного окна (см. [Редактирование Nearest Time для определенного удаленного распознавателя](#)).

5. Перейти в Web-интерфейс камеры и выполнить настройку камеры таким образом, чтобы добиться стабильных, удовлетворяющих требованиям сработок распознавания номеров и определения скорости ТС.

Настройка камер с функцией распознавания номеров и определения скорости ТС в общем виде завершена.

Настройка камер VEGA Access и VEGA III производителя Tattile

Настройка камер VEGA Access и VEGA III производителя Tattile для совместной работы с программным комплексом *Авто-Интеллект* осуществляются следующим образом:

1. Перейти на вкладку **Plate reader** в программе настройки камеры и выбрать пункт меню **General**. В выпадающем списке **Acquisition Mode** выбрать значение **FREE\_RUN** для пересылки данных

устройством.

**VEGA - Automatic Number Plate Reader**

**General Settings**

Enable Engine

Acquisition Mode

Site Address

TCP message after FTP Actions

Maximum fps

Filter static plates

Warning: Changes in Acquisition Mode will briefly interrupt this browser connection. Refresh this screen to reconnect.  
Warning: When you click on shut down button you have to reboot or switch off the device.

[www.tattile.com](http://www.tattile.com)

- На вкладке **Plate reader** выбрать пункт меню **Events/Actions settings**.

**VEGA - Automatic Number Plate Reader**

**Events/Actions Settings**

Actions / Events	Send Image FTP	Save DB FTP	GM Alarm	Pulse Out	Com232 Message	Com485 Message	TCP Message	Send Image FTP 2	Save DB FTP 2	TCP Message 2	SD Saving
Ocr Read											
Ocr Not Read											
Ocr No Plate											
Match On List A											
No Match On List A											
Match On List B											
No Match On List B											
Start Trigger											
Stop Trigger											
System Alarm											

[www.tattile.com](http://www.tattile.com)

3. В появившемся списке кликнуть на параметр **TCP Message (Ocr Read)** и выставить для него соответствующие настройки в открывшемся окне.

- a. В поле **Message** ввести весь список метаданных, учитывая следующее:  
указать **IMAGE\_BW** для отправки камерой кадров;  
при минимальном разрешении будет видно только номер;  
выставить в списке дату и время для возможности передавать временные интервалы в продукт.  
На момент написания документации поддерживаются следующие типы:  
%DATE%TIME%PLATE\_STRING%PLATE\_COUNTRY%OCRSCORE%SPEED%CLASS%DIRECTION%IMAGE\_BW%PLATE\_MIN\_X%PLATE\_MIN\_Y%PLATE\_MAX\_X%PLATE\_MAX\_Y.
- b. В поле **Server IP** указать IP адрес ПК, на который установлен программный комплекс *Интеллект*;
- c. В поле **Server Port** ввести номер порта, на который будут отправляться данные. Для программного комплекса *Интеллект* порт фиксированный – 32000. Необходимо проверить, чтобы указанный порт не был занят другими процессами.

После выполнения вышеуказанных действий необходимо выполнить настройку в ПК *Авто-Интеллект* следующим образом:

1. Перейти во вкладку **Оборудование** диалогового окна **Настройки** программы *Авто-Интеллект*. В дереве объектов на вкладке **Оборудование** создать объект **Устройство видеоввода**. В

правой части вкладки **Оборудование** отобразится панель настройки выбранного объекта.

2. В раскрывающемся списке **Тип** выбрать тип настраиваемой камеры (1).
3. В поле **IP адрес** указать IP адрес подключаемого устройства (2).
4. В поле **Порт** указать номер порта. По умолчанию используется номер порта 31000 (3).
5. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить** (4).

Для работы удаленного распознавателя под камерой необходимо выполнить следующие действия:

1. Создать объект **Встроенный детектор** на основе объекта **Камера**. В поле **id в терминах устройства** ввести значение **anpr-detector**.

2. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить**.

#### **Примечание**

- Для распознавания номеров в ПК *Авто-Интеллект* необходимо создать объект **Внешний распознаватель** на базе объекта **Канал распознавания номеров** и выполнить настройку Канала распознавания номеров (см. [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).
- Для того, чтобы загружаемые кадры и события отображались в пользовательском интерфейсе, необходимо на вкладке **Интерфейсы** создать и настроить объекты **Монитор** и **Модуль обнаружения ТС** (см. [Настройка интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС](#)).

Настройка камер VEGA Access и VEGA III производителя Tattile для совместной работы с программным комплексом *Авто-Интеллект* завершена.

**Примечание.**

При сработке детектора устройство будет отправлять кадры и метаданные. Если в программе настройки камеры выбран режим работы **Color**, то от камеры будет поступать 2 фотографии:

- черно-белая - предназначена для отображения номерной пластины;
- цветная - предназначена для отображения кадра видеоизображения транспортного средства.

Настройка комплекса Кречет-С производителя Ольвия

*Кречет-С* – стационарный аппаратно-программный комплекс, предназначенный для автоматического выявления и видеофиксации административных правонарушений в сфере дорожного движения.

Комплекс применяется на многополосных дорогах, где с его помощью выявляются и регистрируются три типа нарушений:

- превышение скорости;
- проезд в направлении, обратном разрешенному (по встречной полосе);
- проезд по полосе общественного транспорта.

Взаимодействие программного комплекса *Авто-Интеллект* с комплексом *Кречет-С* заключается в автоматической загрузке изображений и связанных метаданных с FTP-сервера вычислительного модуля комплекса. Эта операция осуществляется драйвером IPINT.Olvia, который производит периодический опрос FTP-сервера и для каждого события передает в ПК *Авто-Интеллект* следующий набор файлов:

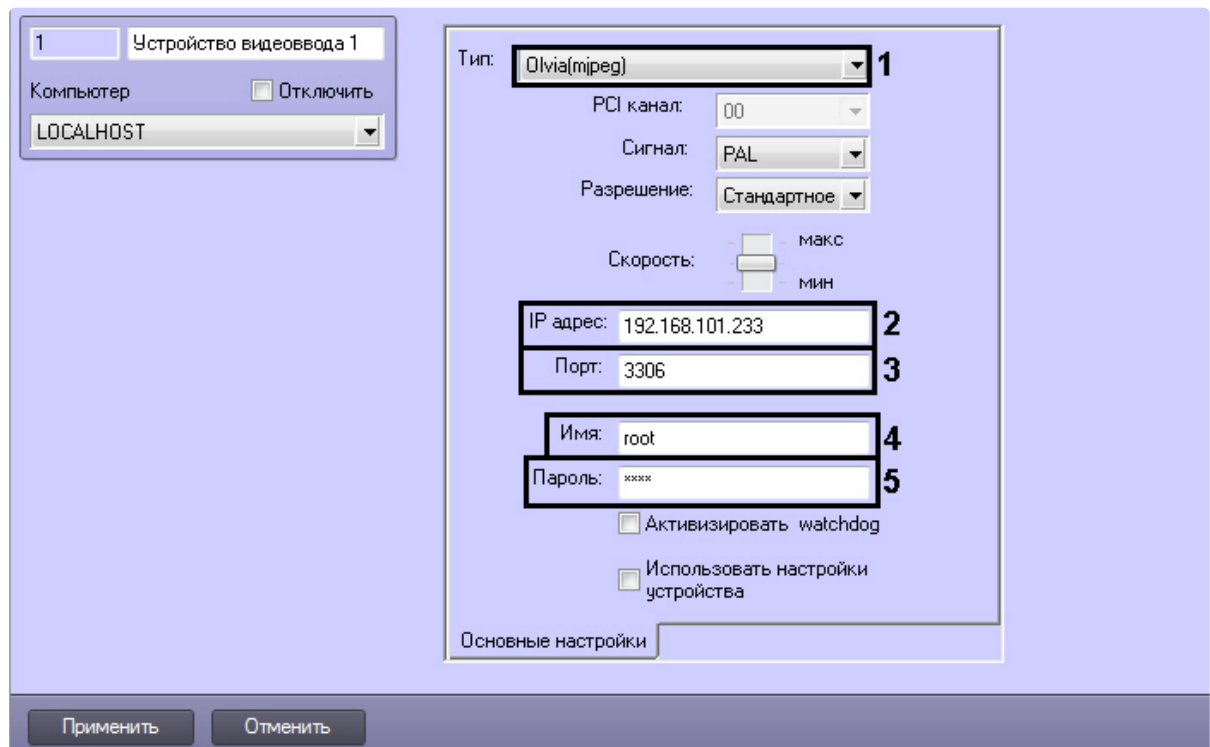
1. JPG-файл с титрами (и метаданными в составе файла): панорамная фотография зоны контроля или фотография транспортного средства в момент фиксации события;
2. SIGN-файл: ЭЦП, соответствующая загруженному изображению (необходима для проверки его подлинности).

**Внимание**

Для работы ПК *Авто-Интеллект* с комплексом *Кречет-С* необходимо лицензировать драйвер IPINT.Olvia (подробнее см. [Лицензирование драйвера IPINT.Olvia для работы комплекса Кречет-С производителя Ольвия](#)).

Настройка комплекса *Кречет-С* производителя Ольвия для совместной работы с ПК *Авто-Интеллект* осуществляются следующим образом:

1. Перейти во вкладку **Оборудование** диалогового окна **Настройки** ПК *Авто-Интеллект*. В дереве объектов на вкладке **Оборудование** создать объект **Устройство видеоввода**. В правой части вкладки **Оборудование** отобразится панель настройки выбранного объекта.



- a. Из раскрывающегося списка **Тип:** выбрать тип **Olvia(mpeg)** (1).
- b. В поле **IP адрес:** ввести IP-адрес комплекса, с которым настраивается взаимодействие (2).
- c. В поле **Порт:** указать порт для доступа к базе данных комплекса (3).
- d. В поле **Имя:** указать логин для доступа к базе данных комплекса (по умолчанию - *root*) (4).
- e. В поле **Пароль:** указать пароль для доступа к базе данных комплекса (по умолчанию - *root*) (5).



2. На базе настроенного объекта **Устройство видеоввода** создать объект **Камера**.

- a. Установить флажок **Настройка видеопотоков** (1).
- b. Снять флажки с потоков 2, 3, 4 (2).
- c. На вкладке **Видеопоток 1** из раскрывающегося списка **Разрешение** выбрать тип изображений, которые необходимо загружать с FTP-сервера комплекса:
  - панорамные фотоснимки (**Полное**);

- фотографии транспортных средств (**Стандартное** или **Высокое**).

3. На базе объекта **Камера** создать объект **Детектор встроенный**. В поле **id в терминах устройства** ввести значение **anpr-detector**.

**Примечание**

- Для распознавания номеров в ПК *Авто-Интеллект* необходимо создать объект **Внешний распознаватель** на базе объекта **Канал распознавания номеров** и выполнить настройку Канала распознавания номеров (см. [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).
- Для того, чтобы загружаемые кадры и события отображались в пользовательском интерфейсе, необходимо на вкладке **Интерфейсы** создать и настроить объекты **Монитор** и **Модуль обнаружения ТС** (см. [Настройка интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС](#)).

Настройка комплекса *Кречет-С* производителя *Ольвия* для совместной работы с программным комплексом *Авто-Интеллект* завершена.

## Лицензирование драйвера IPINT.Olvia для работы комплекса Кречет-С производителя Ольвия

**На странице:**

- [Общие сведения о лицензировании драйвера IPINT.Olvia](#)
- [Демо-ключ](#)
- [Ключ аппаратной защиты](#)
- [Программный ключ](#)

Общие сведения о лицензировании драйвера IPINT.Olvia

Лицензирование драйвера IPINT.Olvia в ПК *Авто-Интеллект* осуществляется по обрабатываемым каналам видео.

Лицензии драйвера IPINT.Olvia могут быть представлены в следующем виде:

1. Ключ аппаратной защиты (HASP HL Key, приобретается отдельно). При необходимости ключ может быть перепрошит удаленно (чтобы расширить постоянный ключ или превратить демо-ключ в постоянный).
2. Программный ключ. Данный ключ привязывается к аппаратному обеспечению компьютера.
3. Программный демо-ключ.

Функционирование драйвера IPINT.Olvia зависит от следующего программного обеспечения, связанного с его лицензионной защитой:

- Sentinel LDK (Sentinel Runtime) — драйвер ключей защиты. Необходим для обеспечения работоспособности IPINT.Olvia. Название установочного файла — [haspdinst\\_EOAWT.exe](#).
- Sentinel RUS (Remote Update System) — менеджер обновления лицензий. Название установочного файла — [hasp\\_RUS.exe](#).
- Демолицензия — используется для ознакомления с возможностями драйвера IPINT.Olvia в течение 30 дней.

**Примечание**

При обновлении версии ПК *Авто-Интеллект* для обеспечения функционирования драйвера IPINT.Olvia необходимо переустановить Sentinel LDK (Sentinel Runtime)

**Демо-ключ**

Существует возможность использования драйвера IPINT.Olvia в демо-режиме, который действует в течение 30 дней с момента активации ключа. Для получения демо-ключа необходимо обратиться в компанию *Seenartec*.

**Ключ аппаратной защиты**

Лицензионный ключ HASP HL Key реализован в виде аппаратного токена (USB-ключа) и физически устанавливается на Сервер ПК *Авто-Интеллект*, с которого производится опрос комплекса *Кречет-С*. Существует возможность перенести данный ключ на другой Сервер без потери лицензии.

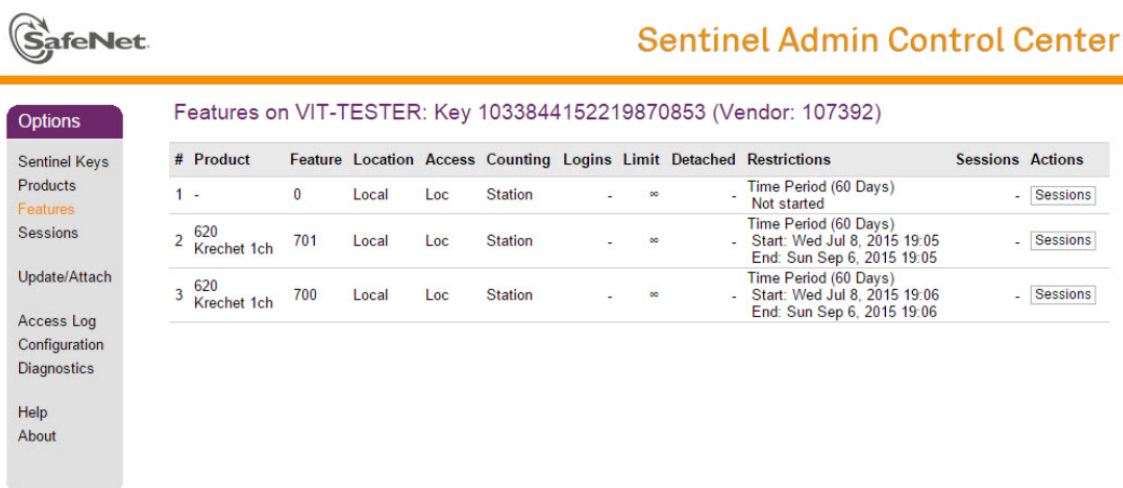
Каждый компонент лицензионного ключа имеет идентификатор, по которому определяется защищаемая единица функциональности:

- 700 — обязательный (базовый) компонент, прошитый в каждом ключе защиты драйвера IPINT.Olvia;
- 701-750 — компоненты, определяющие количество доступных каналов (отображается в названии: например, 703 — доступно 3 канала, 749 — доступно 49 каналов).

Количество доступных каналов суммируется, если:

- в ключе защиты прошито несколько компонентов с идентификаторами в диапазоне 701-750;
- на локальном Сервере найдено несколько ключей защиты драйвера IPINT.Olvia.

С параметрами всех используемых на локальном Сервере лицензионных ключей можно ознакомиться с помощью приложения Sentinel Admin Control Center, которое открывается в веб-браузере при переходе по адресу [http://127.0.0.1:1947/\\_int\\_/features.html](http://127.0.0.1:1947/_int_/features.html) при условии, что установлен драйвер ключей защиты Sentinel LDK (Sentinel Runtime).



The screenshot shows the Sentinel Admin Control Center interface. The title is "Sentinel Admin Control Center". Below the title, it says "Features on VIT-TESTER: Key 1033844152219870853 (Vendor: 107392)". On the left, there is a sidebar with "Options" and a list of menu items: Sentinel Keys, Products, Features (highlighted), Sessions, Update/Attach, Access Log, Configuration, Diagnostics, Help, and About. The main content area displays a table with the following columns: #, Product, Feature, Location, Access, Counting, Logins, Limit, Detached, Restrictions, Sessions, and Actions. The table contains three rows of data.

#	Product	Feature	Location	Access	Counting	Logins	Limit	Detached	Restrictions	Sessions	Actions
1	-	0	Local	Loc	Station	-	∞	-	Time Period (60 Days) Not started	-	Sessions
2	620 Krechet 1ch	701	Local	Loc	Station	-	∞	-	Time Period (60 Days) Start: Wed Jul 8, 2015 19:05 End: Sun Sep 6, 2015 19:05	-	Sessions
3	620 Krechet 1ch	700	Local	Loc	Station	-	∞	-	Time Period (60 Days) Start: Wed Jul 8, 2015 19:06 End: Sun Sep 6, 2015 19:06	-	Sessions

### Примечание

В случае, если ключ защиты был установлен на Сервер с уже запущенным ПК *Авто-Интеллект*, необходимо перезапустить ПК *Авто-Интеллект*. Таким образом осуществляется активация той функциональности, которая предусмотрена применяемым ключом.

Программный ключ

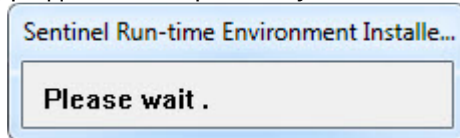
Для получения программного ключа защиты драйвера IPINT.Olvia необходимо выполнить следующие действия:

1. При использовании аппаратного ключа защиты необходимо убедиться, что он подключен к USB-разъему.
2. Загрузить утилиты по следующим ссылкам:
  - a. [haspdinst\\_EOAWT.exe](#)
  - b. [hasp\\_RUS.exe](#)
3. Из командной строки однократно выполнить команду установки: **haspdinst\_EOAWT.exe -i -fi -fss**

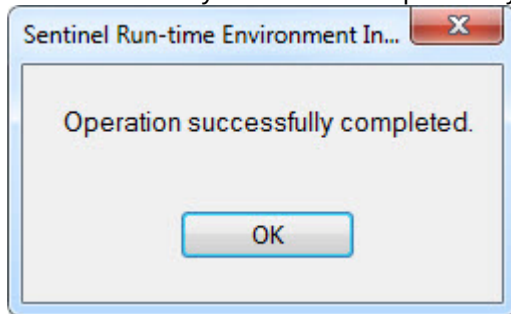
### Примечание

Необходимо, чтобы в командной строке текущий каталог был аналогичен тому, в котором находится файл haspdinst\_EOAWT.exe.

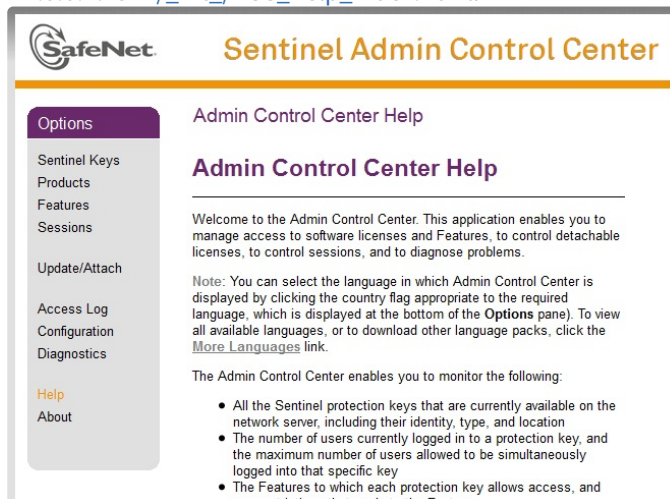
4. Дождаться завершения установки.



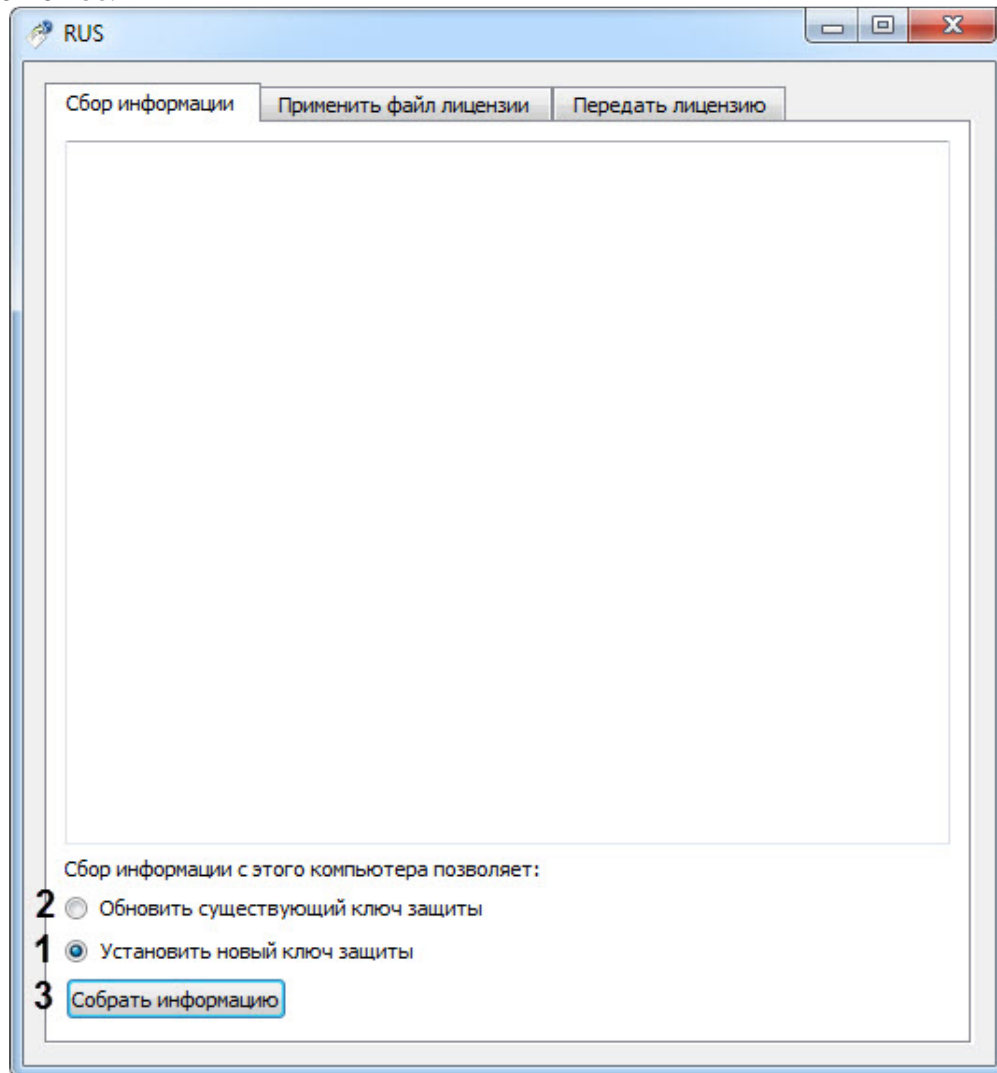
5. Нажать на кнопку **OK** в окне завершения установки.



6. Проверить корректность установки. Для этого необходимо открыть в браузере страницу [http://127.0.0.1:1947/\\_int\\_/ACC\\_help\\_index.html](http://127.0.0.1:1947/_int_/ACC_help_index.html).



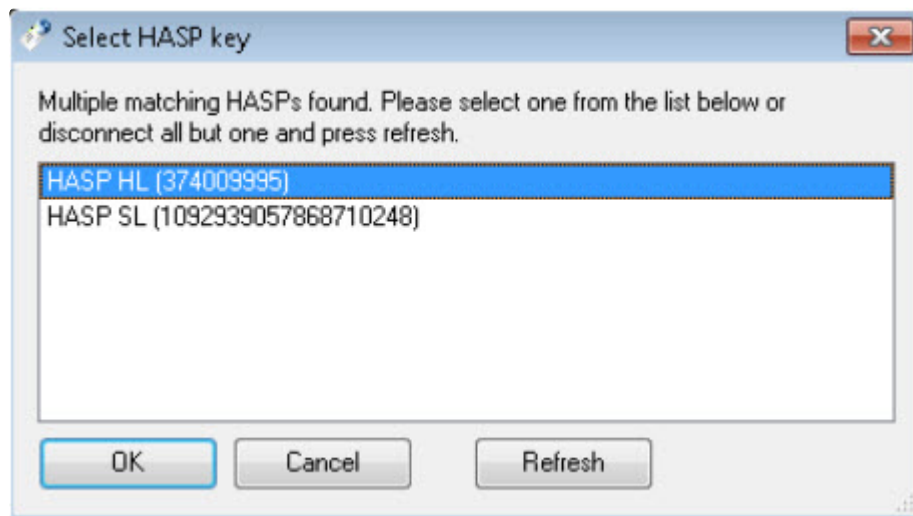
7. Запустить исполняемый файл системы удаленного обновления hasp\_RUS.exe. Будет открыто окно **RUS**.



8. Установить переключатель **Сбор информации с этого компьютера позволяет:** в положение **Установить новый ключ защиты (1)**, если требуется получить ключ для "чистой машины", на которой отсутствует демо-ключ, или **Обновить существующий ключ защиты (2)**, если уже используется демо-ключ.
9. Нажать кнопку **Собрать информацию (3)**.
10. Сохранить файл с расширением .c2v в требуемую директорию.

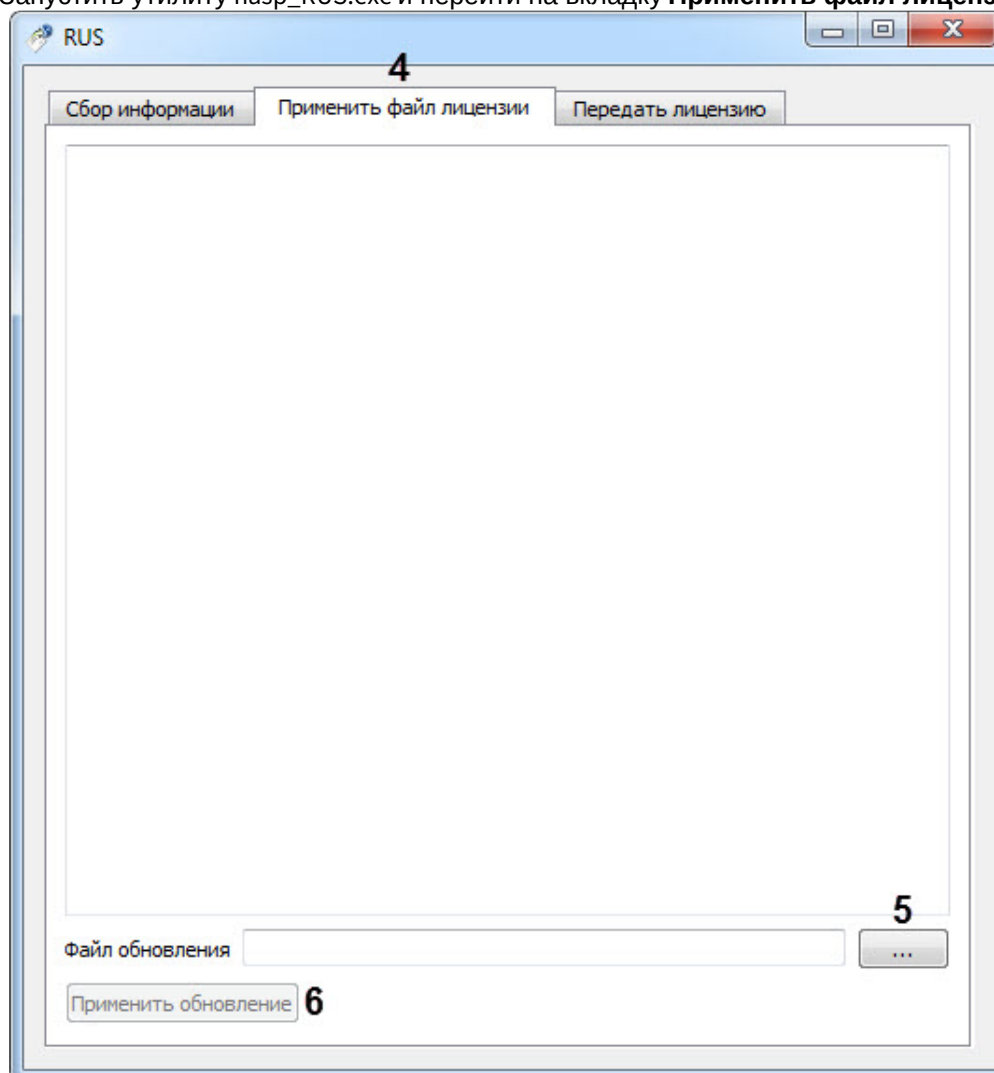
**Примечание**

Если на локальном компьютере установлено несколько лицензионных ключей, при сохранении c2v-файла пользователю необходимо выбрать тот ключ, слепок состояния которого нужно сформировать. Ознакомьтесь с характеристиками ключей защиты, доступных в настоящий момент на Сервере, можно с помощью приложения Sentinel Admin Control Center.



11. Закрыть утилиту hasp\_RUS.exe.
12. Передать полученный файл с расширением .c2v менеджеру ITV.
13. Получить от менеджера ITV файл лицензии с расширением .v2c.

14. Запустить утилиту hasp\_RUS.exe и перейти на вкладку **Применить файл лицензии (4)**.



15. Указать путь к файлу лицензии в поле **Файл обновления** с помощью кнопки **...** (5).  
 16. Нажать на кнопку **Применить обновление (6)**.

Активация программного ключа защиты драйвера IPINT.Olvia завершена.

### 11.2.18 Детектор нарушения ПДД

Функциональные возможности программного модуля **Детектор нарушения ПДД**

Программный модуль **Детектор нарушения ПДД** предназначен для обнаружения транспортных средств, совершивших нарушение ПДД. Обнаружение производится в реальном времени.

Программный модуль **Детектор нарушения ПДД** выполняет следующие функции:

1. Формирование тревоги при обнаружении проезда на красный свет;
2. Формирование тревоги при обнаружении выезда за стоп линию на красный свет;
3. Формирование тревоги при обнаружении остановки на пешеходном переходе на красный свет;
4. Запись событий в базу данных.



**⚠ Внимание!**

Программный модуль **Детектор нарушения ПДД** в полном объеме функционирует с модулями распознавания **Авто-УРАГАН, Seenaptec и RoadAR**. При совместной работе программного модуля **Детектор нарушения ПДД** с модулем распознавания **Carmen** будет распознаваться только нарушение **Проезд на красный свет**. Остальные нарушения будут недоступны.

## Требования к установке и настройке видеокамеры для программного модуля Детектор нарушения ПДД

Для обеспечения распознавания государственных автомобильных номеров при помощи программного модуля **Детектор нарушения ПДД** необходимо, чтобы при работе видеокамер были отключены следующие функции:

1. Режим накопления видеоинформации/ ночной режим.
2. Функция автоматической (постоянной) подстройки резкости изображения.
3. Детекторы движения.
4. Любая информация от видеокамеры (ее имя, дата, время ...) выводимая на видеоизображение.

Основные характеристики используемых видеокамер приведены на странице [Общие требования к установке и настройке видеокамер](#).

**i Примечание.**

Для работы с программным модулем **Детектор нарушения ПДД** также могут быть использованы цифровые видеокамеры высокого разрешения. Тестирование с IP-камерами не проводилось.

**i Примечание.**

Для программного модуля **Детектор нарушения ПДД** отсутствуют ограничения на скорость потока видео.

## Настройка программного модуля Детектор нарушения ПДД

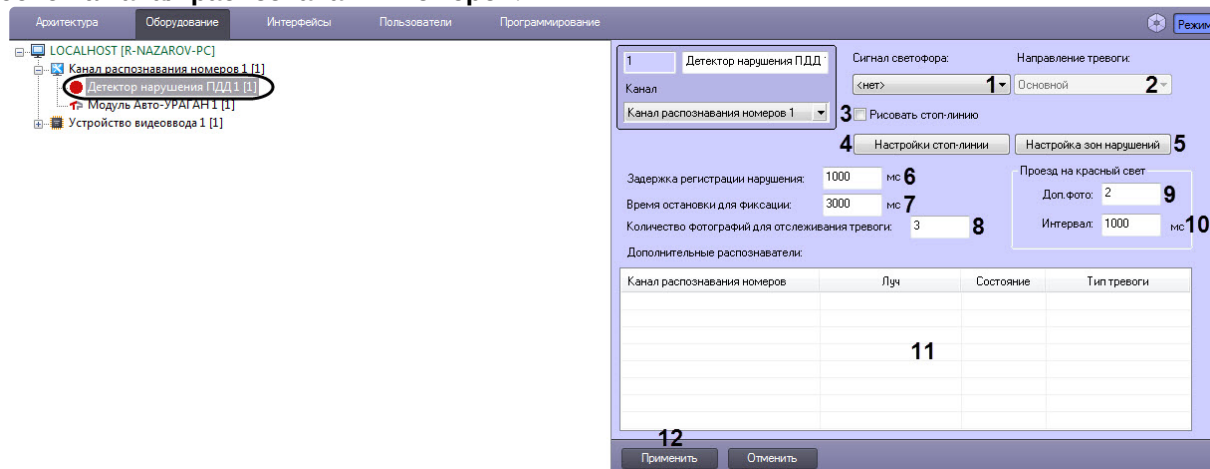
Для работы программного модуля **Детектор нарушения ПДД** требуется настроенный программный модуль, используемый для распознавания номеров (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

**⚠ Внимание!**

Для корректной работы программного модуля **Детектор нарушения ПДД** необходимо предварительно настроить синхронную видеокамеру, с которой будут сохраняться кадры и видеофрагменты (см. [Выбор видеокамер для работы с каналом распознавания номеров](#)).

Настройка программного модуля **Детектор нарушения ПДД** проходит следующим образом:

1. Перейти на панель настроек объекта **Детектор нарушения ПДД**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Из раскрывающегося списка **Сигнал светофора** (1) выбрать объект (**Луч** или **Детектор светофора**), по сигналу которого определяется свет светофора.

**Примечание.**

Информация об объекте **Луч** приведена в разделе [Создание и настройка системного объекта Луч](#). Информация об объекте **Детектор светофора** приведена в документе **Подсистема Detector Pack. Руководство пользователя** (см. [Подсистема Detector Pack](#)).

**Внимание!**

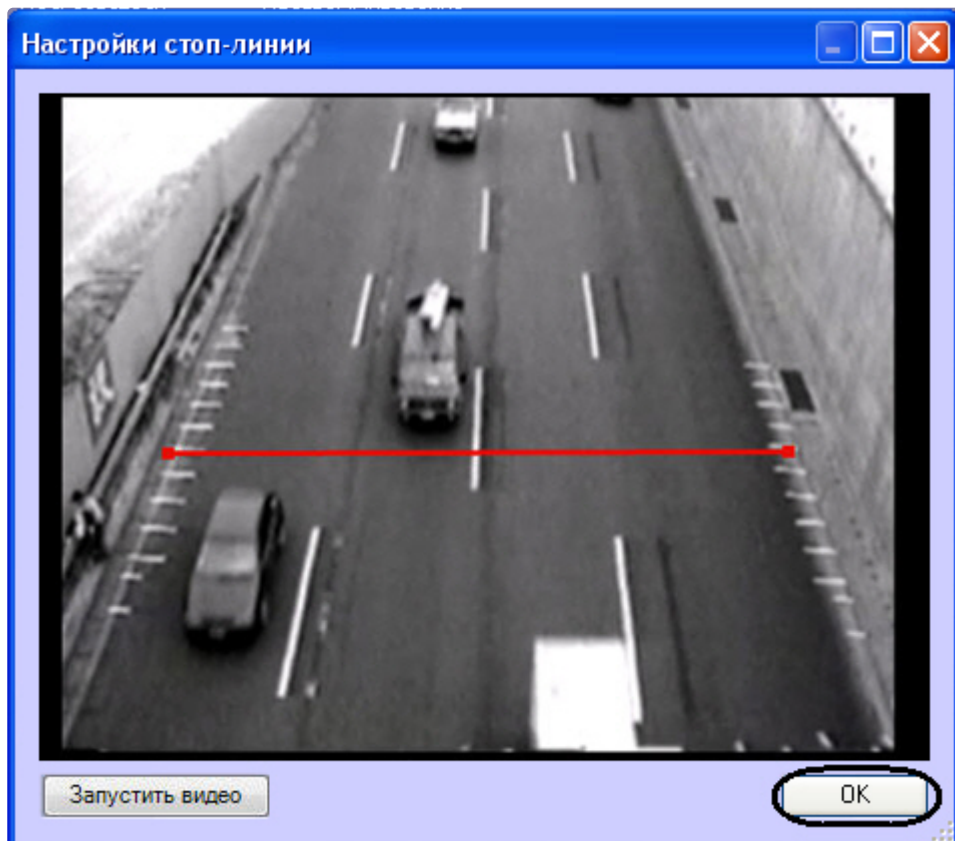
Для корректной работы программного модуля **Детектор нарушения ПДД** необходимо, чтобы соответствующий объект **Луч** был снят с охраны.

3. Из раскрывающегося списка **Направление тревоги** (2) выбрать сигнал детектора светофора, на который должен реагировать детектор нарушения ПДД:
  - a. Основной - для фиксации нарушений используется основной сигнал светофора.
  - b. Левый - для фиксации нарушений используется левая стрелка светофора.
  - c. Правый - для фиксации нарушений используется правая стрелка светофора.
4. Установить флажок **Рисовать стоп-линию** (3) если на видеоизображение необходимо накладывать стоп-линию перед светофором.
5. Настроить отображение стоп-линии:

- а. Нажать кнопку **Настройки стоп-линии** (4). Откроется одноименное окно.

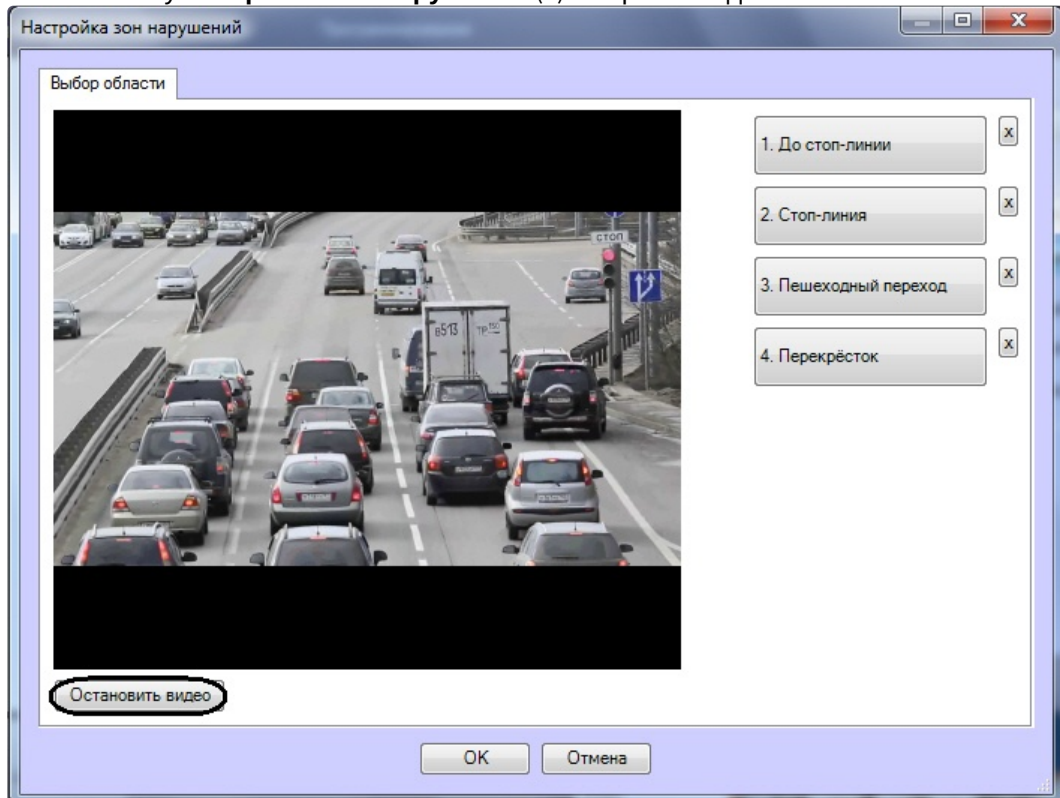


- б. Нажать кнопку **Остановить видео** для задания стоп-линии. В результате выполнения данного действия отобразится кадр, на котором необходимо задать стоп-линию.

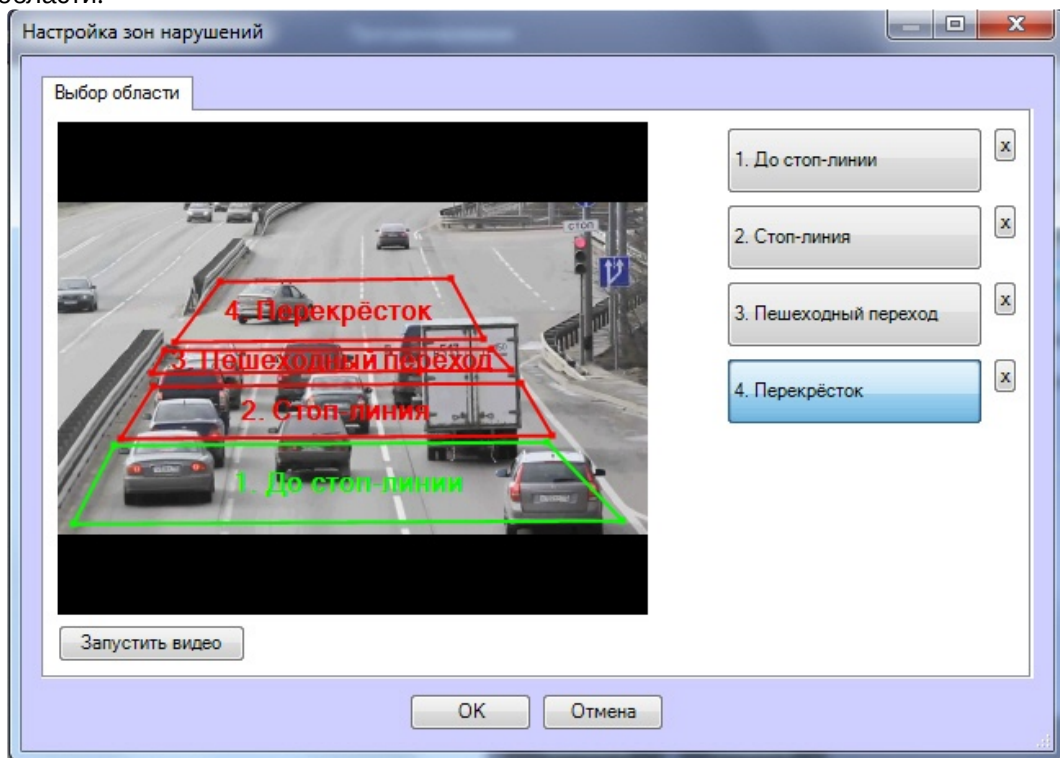


- c. Задать стоп-линию. Для этого требуется навести курсор мыши на один из краев дороги, нажать левую клавишу мыши и, не отпуская левой клавиши мыши, сместить курсор на другой край дороги в кадре видеоизображения.
  - d. Нажать кнопку **ОК**.
6. Настроить зоны нарушений:

а. Нажать кнопку **Настройка зон нарушений** (5). Откроется одноименное окно.




б. Нажать кнопку **Остановить видео** для задания зон нарушения. В результате выполнения данного действия отобразится кадр, на котором необходимо задать соответствующие области.



- c. Задать области, соответствующие следующим зонам: до стоп-линии, стоп-линия, пешеходный переход, перекрёсток. Для этого следует нажать левой кнопкой мыши на точки, соответствующие границам выделяемой области.
- d. Нажать кнопку **ОК**.

**Примечание.**

Для удаления определенной области следует нажать кнопку  напротив соответствующей кнопки.

- 7. В поле **Задержка регистрации нарушения (6)** необходимо ввести время в миллисекундах, определяющее временной интервал, по истечении которого, после включения красного сигнала светофора, начнут фиксироваться нарушения.
- 8. В поле **Время остановки для фиксации (7)** необходимо ввести время в миллисекундах, определяющее временной интервал, в течение которого транспортное средство должно стоять неподвижно для регистрации нарушения **Остановка на пешеходном переходе**.

**Примечание**

В случае некорректного распознавания нарушения **Остановка на пешеходном переходе** существует возможность изменить параметры ключей реестра, влияющие на корректность распознавания данного нарушения. Изменение параметров позволяет активировать тревогу, даже если на пешеходном переходе было единственное определение номера, без учета двигалось транспортное средство или нет. Для этого необходимо изменить значение параметров **Alarms.CrossWalkOne** и **Alarms.LimitedByBestResult** на **1** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

- 9. В поле **Количество фотографий для отслеживания тревоги (8)** указать число фотографий, которые будут сохраняться от момента определения номера на основном распознавателе до стоп-линии, и заканчивая моментом определения номера на дополнительном распознавателе.
- 10. В поле **Доп.фото (9)** необходимо ввести количество фотографий, которые делаются перед фиксацией номера транспортного средства и после его выхода из зоны контроля.
- 11. В поле **Интервал (10)** необходимо ввести время в миллисекундах, определяющее временной интервал между сохранениями дополнительных фотографий.

**Внимание!**

Для корректной работы записи синхронных кадров необходимо на панели настроек объекта **Канал распознавания номеров** установить флажок **Автоматическая запись** и указать значение времени записи большее, чем произведение значений параметров **Число кадров для сохранения** и **Интервал сохранения кадров**.

- 12. В таблице **Дополнительные распознаватели (11)** указать дополнительные Каналы распознавания номеров, если необходимо использовать их вместе с основным распознавателем. Дополнительный распознаватель будет фиксировать нарушение, когда машина полностью пересекла перекресток на красный свет светофора.
  - a. Для добавления дополнительного распознавателя необходимо нажать правой кнопкой мыши на поле **Дополнительные распознаватели** и в появившемся контекстном меню

выбрать пункт **Добавить**.

Канал распознавания номеров	Луч	Состояние	Тип тревоги
<input type="button" value="Добавить"/>			

- b. Из раскрывающегося списка **Канал распознавания номеров**: выбрать дополнительный Канал распознавания номеров (1).

**Добавить** X

Канал распознавания номеров: **1**

Луч: **2**

Состояние: **3**

Тип тревоги: **4**

**5**

- c. Из раскрывающегося списка **Луч**: выбрать луч, подающий события о работе светофора (2).
- d. Из раскрывающегося списка **Состояние**: выбрать событие от луча, на которое необходимо фиксировать нарушение (замыкание/размыкание) (3).
- e. Из раскрывающегося списка **Тип тревоги**: выбрать соответствующий тип нарушения (4).
- f. Нажать кнопку **OK** (5), после чего введенные параметры будут добавлены в таблицу

**Дополнительные распознаватели.**

Канал распознавания номеров	Луч	Состояние	Тип тревоги
Канал распознавания номеров 2	Луч 1	Активно(оп)	Нарушение разметки

**Примечание.**

Для операций с введенными дополнительными распознавателями в таблице удобно использовать контекстное меню (вызывается щелчком правой кнопкой мыши по требуемому распознавателю). Если требуется очистить таблицу **Дополнительные распознаватели**, следует нажать кнопку **Удалить все**.

13. Для сохранения изменений нажать кнопку **Применить** (12).

**Примечание**

Для отладки модуля **Детектор нарушения ПДД** существует возможность записи результатов распознавания на диск. Для этого необходимо изменить значение параметра **SaveRecognitionResult** на **1** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

Настройка программного модуля **Детектор нарушения ПДД** завершена.

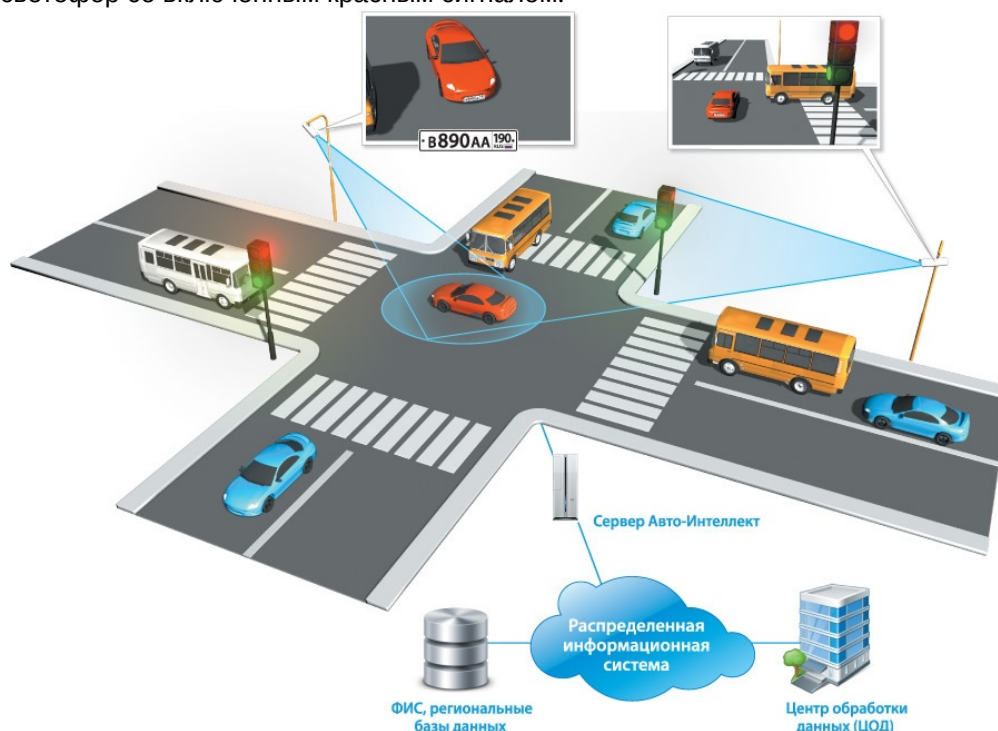
Ниже рассмотрена логика работы Детектора нарушения ПДД на примере.

Пример. На красный сигнал светофора автомобиль выехал из зоны 1 в зону 2. Если за время задержки регистрации нарушения он не пересечет границу зоны 3, то будет зафиксировано нарушение **Пересечение стоп-линии**. Если автомобиль пересек границу зоны 3, то идет проверка на нарушение **Остановка на пешеходном переходе**. В этом случае автомобиль либо остается в зоне неподвижным в течение промежутка времени, соответствующего значению параметра **Время остановки для фиксации** и фиксируется нарушение **Остановка на пешеходном переходе**, либо автомобиль пересекает границу зоны 4 и фиксируется нарушение **Пересечение перекрестка на красный свет**.

далее приведена схема установки видеочамер для фиксации нарушений по каждому направлению регулируемого перекрестка, в зависимости от количества полос.

Для этого используется несколько камер:

- Основные камеры - по одной на каждую полосу, направленные непосредственно на перекресток и служащие для фиксации и распознавания государственных регистрационных знаков въезжающих на перекресток транспортных средств. ТС движутся по направлению к камерам.
- Дополнительная, обзорная камера, направленная вслед въезжающему на перекресток потоку транспортных средств (поток движется от камеры). В поле зрения этой камеры попадает также светофор со включенным красным сигналом.





Программный комплекс *Авто-Интеллект* получает сигнал от светофорного контроллера о том, что включен красный сигнал светофора. По этому сигналу начинается запись по всем камерам. Для каждого транспортного средства, выехавшего на перекресток, фиксируется:

- изображение транспортного средства и его регистрационный знак;
- распознанный номер ТС (в текстовом виде);
- дополнительной, обзорной камерой фиксируется изображение, подтверждающее, что включен красный сигнал светофора, и ТС находится на запрещенном для него участке дороги.

Программный комплекс *Авто-Интеллект* позволяет объединить неограниченное количество перекрестков в единой системе фотовидеофиксации проезда на запрещающий сигнал светофора. Данные обо всех зафиксированных нарушениях на всех перекрестках в автоматическом режиме передаются в единую базу данных.

### 11.2.19 Детектор нарушения парковки

Функциональные характеристики программного модуля **Детектор нарушения парковки**

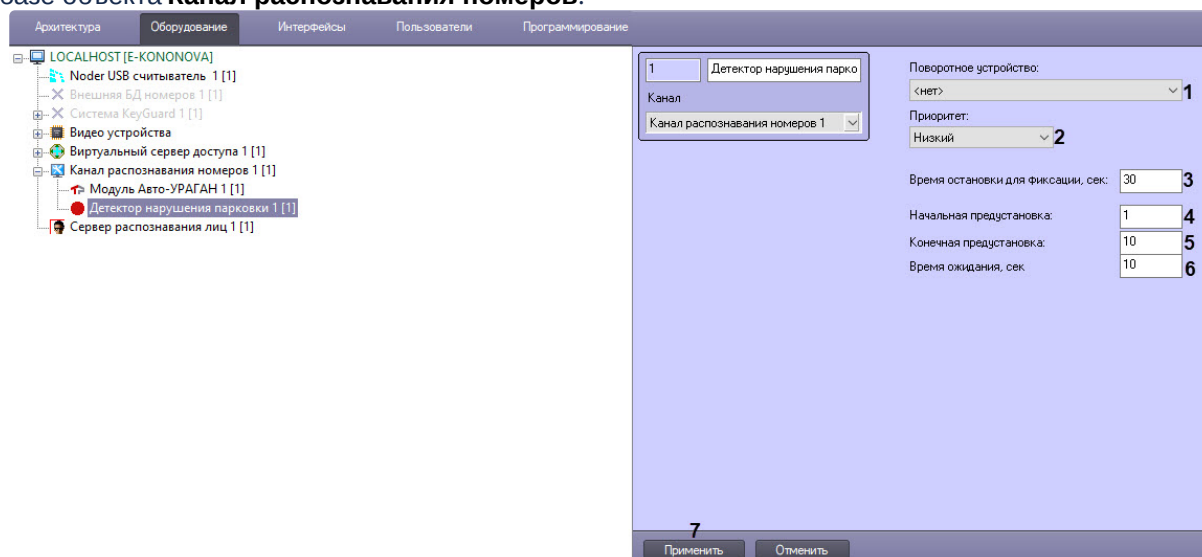
Программный модуль **Детектор нарушения парковки** предназначен для обнаружения транспортных средств, нарушивших запрет на стоянку ТС в течение времени, превышающего допустимое. Допустимое время стоянки транспортного средства задается на панели настроек объекта **Детектор нарушения парковки**.

Настройка программного модуля **Детектор нарушения парковки**

Для работы программного модуля **Детектор нарушения парковки** требуется любой настроенный программный модуль распознавания номеров (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

Настройка программного модуля **Детектор нарушения парковки** происходит следующим образом:

1. Перейти на панель настроек объекта **Детектор нарушения парковки**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Из раскрывающегося списка **Поворотное устройство (1)** выбрать поворотное устройство, с помощью которого будет осуществляться переход между предустановками (подробнее см. [Настройка поворотного устройства в программном комплексе Интеллект](#)).

3. Из раскрывающегося списка **Приоритет (2)** выбрать приоритет телеметрии. Если заданный приоритет выше, чем приоритет пульта телеметрии, то оператор потеряет управление, а камера повернется к припаркованному автомобилю.
4. В поле **Время остановки для фиксации (3)** указать время в секундах, в течение которого автомобиль может находиться в кадре. При попадании транспортного средства в кадр происходит распознавание его номера. В случае, если распознанный номер находится в кадре одной и той же предустановки больше заданного времени, то генерируется тревога **Нарушение правил парковки**.
5. В поле **Начальная предустановка (4)** указать номер предустановки, с которой начнется наблюдение.
6. В поле **Конечная предустановка (5)** указать номер предустановки, до которой будет осуществляться наблюдение.
7. В поле **Время ожидания (6)** указать время в секундах, по истечении которого будет осуществлен переход к следующей предустановке.
8. Нажать кнопку **Применить (7)** для сохранения изменений.

Настройка программного модуля **Детектор нарушения парковки** завершена.

## 11.2.20 Детектор транспорта

### Функциональные характеристики программного модуля Детектор транспорта

Программный модуль **Детектор транспорта** предназначен для определения общих характеристик транспортного потока в целом и каждого транспортного средства в частности.

Программный модуль **Детектор транспорта** обеспечивает реализацию следующих функций:

1. определение общего количества транспортных средств, проследовавших по полосам автодороги;
2. фиксация даты и времени регистрации транспортного средства;
3. определение класса транспортного средства;
4. вычисление суммарного количества транспортных средств по каждому типу;
5. определение скорости транспортного средства (посредством алгоритма обработки видеоизображения);
6. определение скорости движения транспортных средств,двигающихся по установленной полосе;
7. определение средней скорости движения транспортного потока;
8. определение средней скорости движения транспортных средств по следующим классам:
  - 8.1 легковой автомобиль;
  - 8.3 грузовой автомобиль менее 12 метров;
  - 8.4 грузовой автомобиль более 12 метров;
  - 8.5 автобус.
9. определение дистанции между транспортными средствами (до 255 метров);
10. определение загруженности дороги;
11. регистрация нарушений некоторых правил дорожного движения:
  - 11.1 превышение максимально допустимой скорости движения;
  - 11.2 выезд на полосу встречного движения;
  - 11.3 нарушение правил остановки транспортных средств;
  - 11.4 движение задним ходом;
  - 11.5 проезд транспортных средств запрещенного типа.
12. детектирование образования затора на проезжей части автодороги.

Для построения отчетов по результатам работы детектора могут быть использованы следующие средства:

1. Модуль **Web-подсистема отчетов**. Данный модуль не входит в дистрибутив ПК *Авто-Интеллект* и устанавливается отдельно (подробнее см. документ [Подсистема Web Report System](#)).
2. Объект **Трафик монитор**. Настройка данного объекта описана в разделе Настройка диалогового окна Трафик монитор, работа с диалоговым окном – в разделе [Руководство Оператора](#).

## Лицензирование программного модуля Детектор транспорта

В программном модуле **Детектор транспорта** используются алгоритмы производства *НТЦ Модуль*. *НТЦ Модуль* предоставляет отдельный USB ключ лицензионной защиты, с помощью которого защищается возможность использования их алгоритма на сервере в целом (независимо от числа обрабатываемых каналов видео).

USB-ключи защиты могут быть двух типов:

1. Демонстрационный - обеспечивает полнофункциональную работу в течении 720 часов (измеряется суммарное время работы алгоритма, а не время, прошедшее с момента получения ключа).
2. Постоянный.

Удаленно переписать демонстрационный ключ в постоянный или добавить время на демонстрационный ключ невозможно.

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Детектор транспорта

Для обеспечения корректной работы программного модуля *Детектор транспорта* необходимо обеспечить выполнение следующих требований к видеокамерам.

№ п/п	Характеристика	Диапазон значений	Примечание
1	Тип камеры	Аналоговая цветная камера стандарта PAL или аналоговая монохромная камера стандарта CCIR	Допускается использование IP камер, при условии, что темп обновления кадров составляет 25 fps, а ширина потока (bitrate) – не менее 4 Мбит/с.
2	Разрешение камеры наблюдения	Разрешение не меньше чем 320x240	
3	Освещенность в зоне контроля	Минимальная освещенность 0.02 Лк или выше	
4	Соотношение сигнал/шум	50 дБ или выше	

№ п/п	Характеристика	Диапазон значений	Примечание
5	Автоматическая диафрагма и автоэлектронный затвор	1/1000	
6	Фокусное расстояние	4-8 мм для матрицы 1/3" Возможно использование вариофокального объектива с автодиафрагмой	

Не рекомендуется использовать разрешение кадра более 352 x 288 (CIF), так как это приведёт к большим затратам вычислительных ресурсов, но не повысит качество работы детектора.

Видеокамеру следует размещать на мачте дорожного освещения, расположенной рядом с проезжей частью (боковое расположение), либо на горизонтальной ферме над проезжей частью (центральное положение).

В том случае, если параметры видеокамеры удовлетворяют общим требованиям (см. раздел [Общие требования к установке и настройке видеокамер](#)) и видеокамеры ориентированы в соответствии с рекомендациями, то при центральном расположении может обрабатываться до шести полос движения (с заявленной точностью). При боковом расположении – до четырех полос.

При выполнении рекомендаций по параметрам, установке и настройке видеокамеры, типичная погрешность измерения перечисленных ниже характеристик дорожно-транспортной обстановки будет составлять:

- 5% - при определении количества транспортных средств;
- 10% - при определении средней скорости движения;
- 10% - при определении средней дистанции;
- 10% - при классификации транспортных средств.

**Примечание.**

В зависимости от условий наблюдения и особенностей монтажа/настройки видеокамер, погрешности могут отличаться от типичной как в большую, так и в меньшую стороны.

Условия применимости программного модуля **Детектор транспорта** приведены ниже:

- видимость транспортного средства или фар транспортного средства (ночью) - не менее 50м;
- скорость транспортного средства - более 20 км/ч;
- статистическая выборка - не менее 1000 транспортных средств.

При монтаже видеокамеры для работы с программным модулем **Детектор транспорта**, требуется придерживаться следующих рекомендаций:

1. высота расположения видеокамеры: 8-20 метров;

**Примечание.**

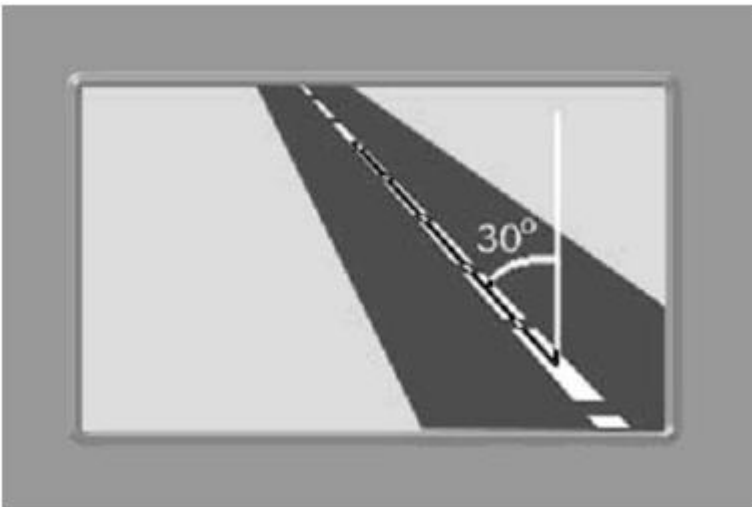
Рекомендуемая высота расположения видеокамеры: 12метров.

2. удаленность положения видеокамеры от края проезжей части: не более 3 метров;
3. горизонт не должен попадать в область видимости камеры.

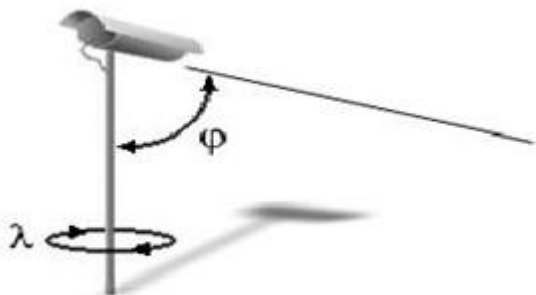
Для правильной работы видеокамеры необходимо расположить устройство так, чтобы в поле зрения видеокамеры наблюдался участок дороги не менее 25 метров, и изображение дороги на экране было максимально близким к вертикальному. На рисунке показано изображение дороги, соответствующее рекомендуемому расположению видеокамеры.



На следующем рисунке показан предельный случай отклонения изображения дороги от вертикали (изображение дороги не должно отклоняться от вертикали более чем на 30 градусов).



Крепление видеокамеры должно иметь две степени свободы, позволяющие регулировать ориентацию устройства в направлениях, показанных на рисунке.



При настройке допускается изменение углов наклона устройства и поворота вокруг вертикальной оси.

## Настройка программного модуля Детектор транспорта

Программный модуль **Детектор транспорта** предназначен для определения параметров движения транспортного потока в целом и определения характеристик движения каждого транспортного средства в частности.

### Примечание.

Для корректной работы программного модуля **Детектор транспорта** необходимо обеспечить скорость ввода видеоизображения 25 кадров в секунду для каждого объекта **Детектор транспорта**. Передача видеоизображения должна выполняться без пропуска кадров. В том случае, если скорость ввода видеоизображения меньше 25 кадров в секунду для каждого объекта **Детектор транспорта**, возможны ошибки при определении типов транспортных средств и параметров их движения. Суммарная нагрузка всей системы на центральный процессор (CPU) не должна превышать 80%.

### Внимание!

В определении количества транспортных средств допустима ошибка 10%, а при распознавании транспортных средств - 15%. Измерение ошибок производится при проезде в области видимости камеры не менее 1000 автомобилей.

### Внимание!

Разрешение обрабатываемого потока видео должно совпадать с разрешением потока, на котором производилась настройка детектора.

Порядок настройки программного модуля Детектор транспорта

Настройка программного модуля **Детектор транспорта** необходимо осуществлять в следующей последовательности:

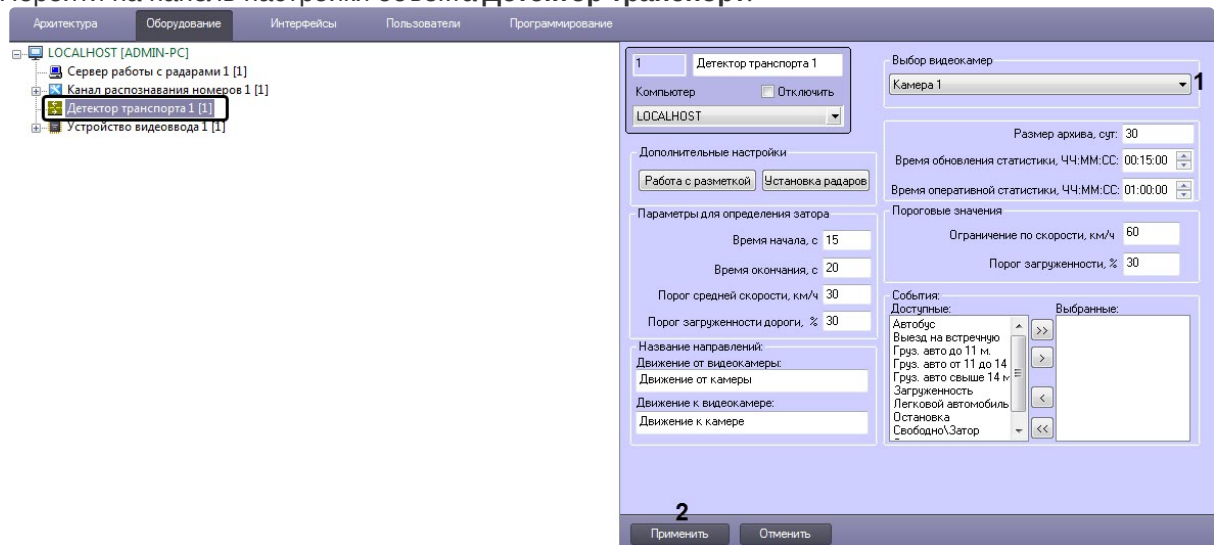
1. выбрать видеокамеру для работы с программным модулем **Детектор транспорта**;
2. настроить временную глубину архива записей в базе данных;
3. задать временной диапазон обновления статистики;
4. указать параметры разметки дороги;
5. импортировать или экспортировать файл, содержащий параметры разметки;

6. настроить совместную работу программных модулей **Детектор транспорта** и **Радар**.
7. указать параметры образования затора на дороге;
8. указать параметры окончания затора на дороге;
9. задать названия направлений движения транспорта для отображения в диалоговом окне **Трафик монитор**;
10. выбрать события для записи в базу данных и генерации оповещений при использовании диалогового окна **Трафик монитор**.

Выбор видеокамеры для работы с программным модулем **Детектор транспорта**

Выбор видеокамеры для работы с программным модулем **Детектор транспорта** осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорт**.



2. Из раскрывающегося списка **Выбор видеокамер** (1) выбрать видеокамеру, направленную на дорожное полотно, видеосигнал с которой будет обрабатываться программным модулем **Детектор транспорта**.

**Примечание**

Видеокамера предварительно должна быть создана и настроена в ПК *Интеллект*.

3. Нажать кнопку **Применить** (2).

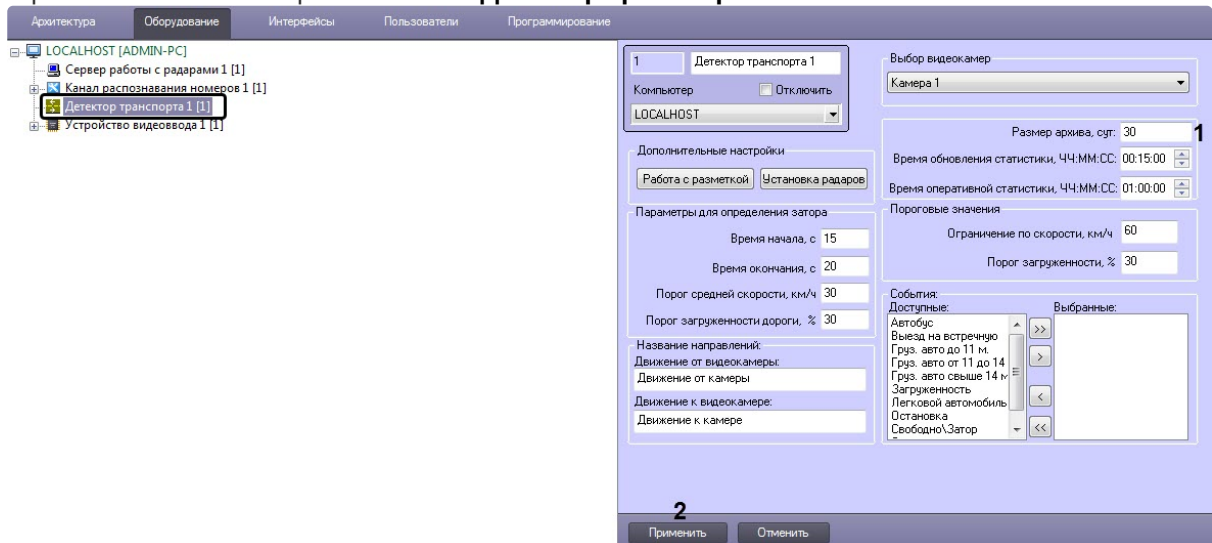
Выбор видеокамеры для работы с программным модулем **Детектор транспорта** завершен.

Настройка временной глубины архива записей в базе данных

Все события, полученные программным комплексом *Авто-Интеллект* от программного модуля **Детектор транспорта** записываются в базу данных SQL. Со временем база данных SQL достигает больших размеров, что приводит к значительному повышению нагрузки на сервер. Для ограничения размера базы данных SQL требуется указать срок хранения событий в базе данных, то есть указать так называемую глубину хранения записей в базе данных.

Для настройки глубины хранения записей в базе данных требуется выполнить следующие действия.

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорт.**



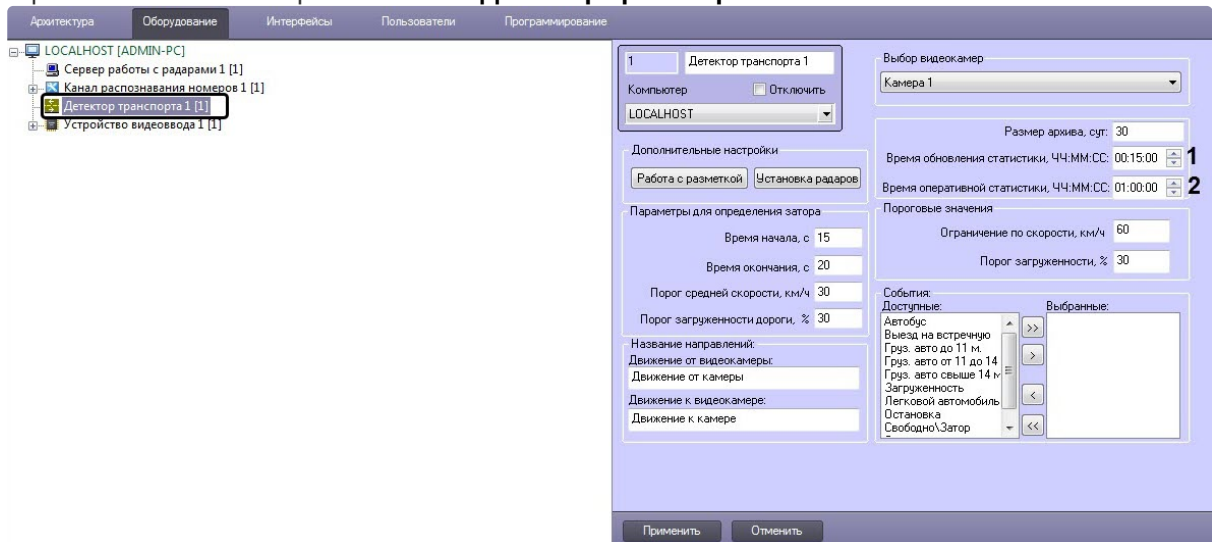
2. В поле **Размер архива, сут (1)** указать время в сутках хранения записей в базе данных.
3. Нажать кнопку **Применить (2)**.

Настройка временной глубины архива записей в базе данных завершена.

Задание периода времени обновления и отображения статистики

Задание периода времени обновления и отображения статистики осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорта.**



2. В поле **Время обновления статистики, ЧЧ:ММ:СС (1)** указать период времени обновления статистики оперативных данных.
3. В поле **Время оперативной статистики, ЧЧ:ММ:СС (2)** указать период времени, за который будет отображаться статистика оперативных данных.
4. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Задание периода времени обновления и отображения статистики завершено.



## Указание параметров разметки дороги

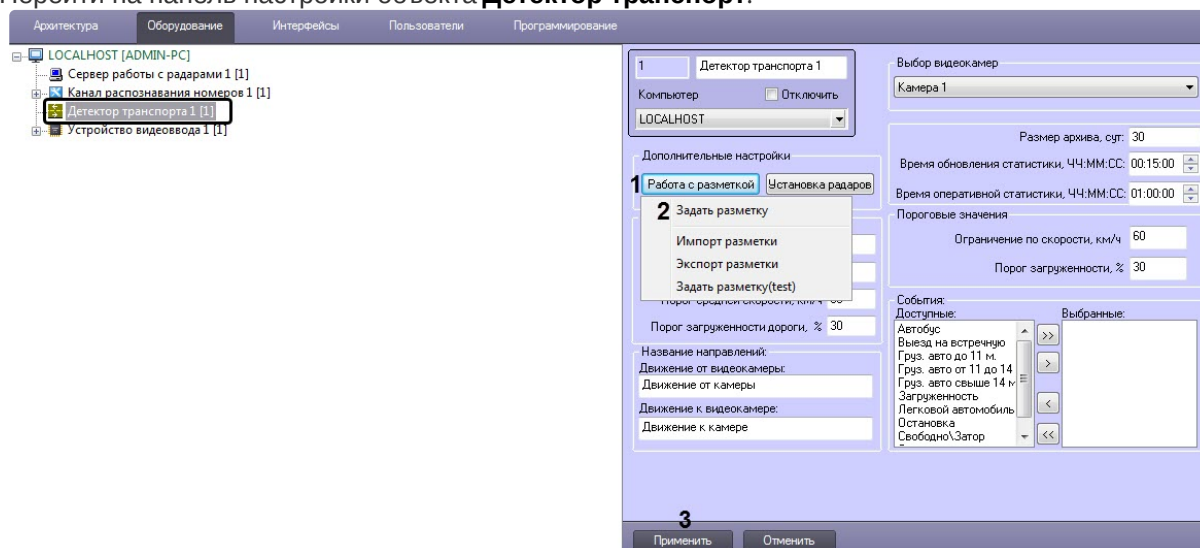
При настройке программного модуля **Детектор транспорта** требуется указать разметку дорожного полотна: расположение и количество полос дорожного движения, направление движения транспортного потока.

### **Примечание.**

При работе в демо-режиме, например, при отсутствии электронного ключа *HTЦ Модуль* (TMKernel), всегда используется только предустановленная разметка полос, которая соответствует демонстрационному видео файлу Demo.avi из дистрибутивного пакета. Подробнее о лицензировании программного модуля **Детектор транспорта** см. [Лицензирование программного модуля Детектор транспорта.](#)

Для указания разметки дорожного полотна требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорт.**



2. Нажать на кнопку **Работа с разметкой** (1) и выбрать пункт **Задать разметку** (2).
3. После выполнения указанного действия появится окно **Дополнительные настройки**.
4. В окне **Дополнительные настройки** выбрать кадр видеозображения, по которому в дальнейшем будет происходить настройка разметки дороги.  
Для выбора кадра видеозображения требуется нажать на кнопку **Выбрать кадр** в наиболее благоприятный для дальнейшей настройки разметки дороги момент времени.

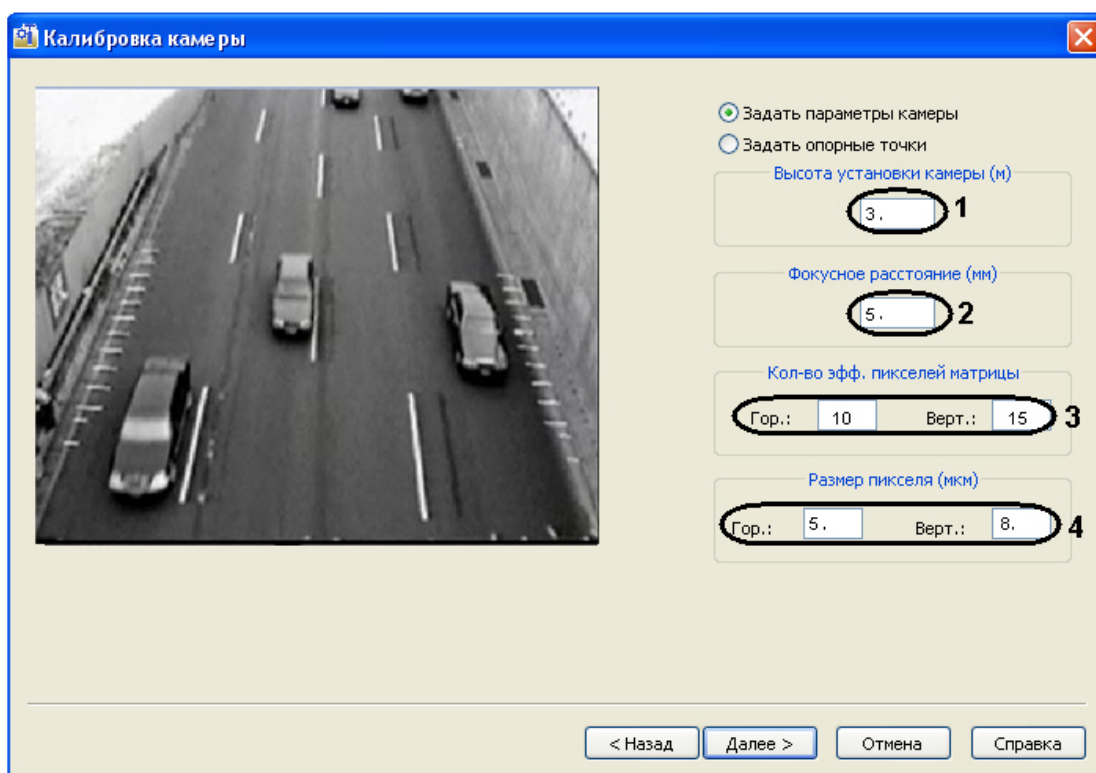


После нажатия на кнопку **Выбрать кадр** произойдет закрытие окна **Дополнительные настройки** и откроется окно **Калибровка камеры**.

5. Установить переключатель в положение **Задать параметры камеры**, если необходимо настроить параметры камеры или в положение **Задать опорные точки**, если необходимо установить опорные точки.

Для настройки параметров камеры необходимо выполнить следующие действия:

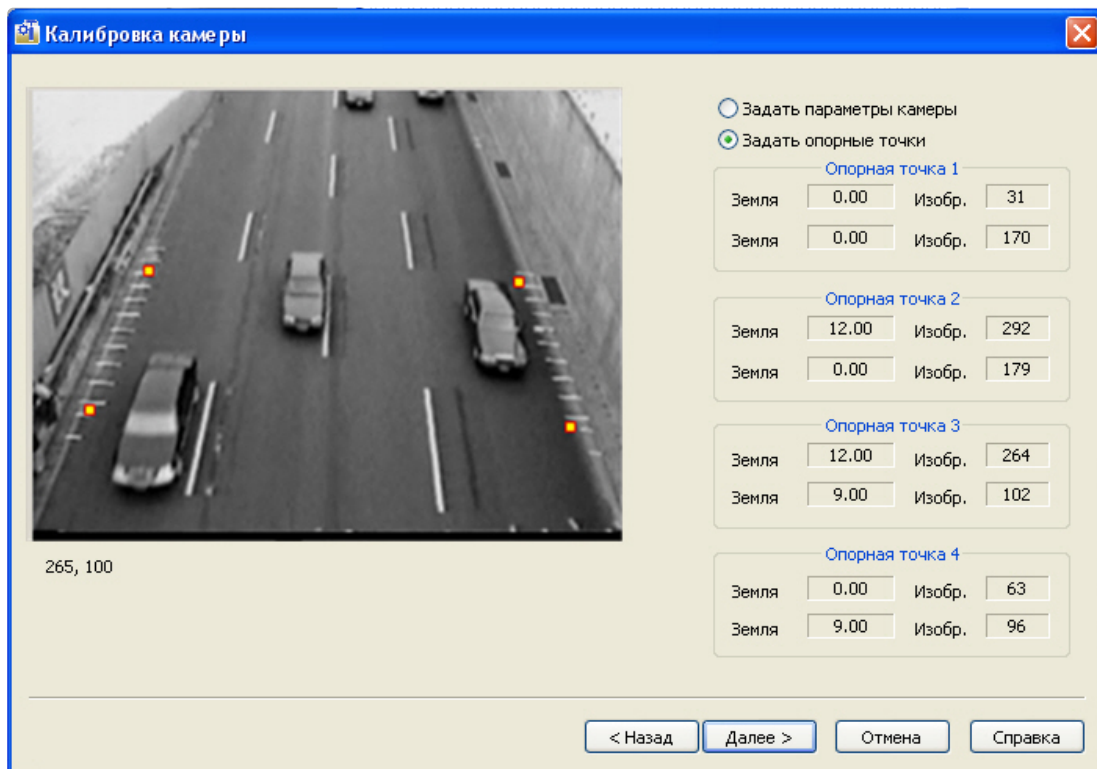
- a. В поле **Высота установки камеры (м)** ввести высоту установки камеры в метрах (1).
- b. В поле **Фокусное расстояние (мм)** ввести фокусное расстояние в миллиметрах (2)
- c. В разделе **Кол-во эфф. пикселей матрицы** ввести количество эффективных пикселей матрицы по горизонтали и по вертикали (3).
- d. В разделе **Размер пикселя (мкм)** ввести размер пикселя по горизонтали и по вертикали в микрометрах (4).



В случае, если переключатель установлен в положение **Задать опорные точки**:

**Примечание.**

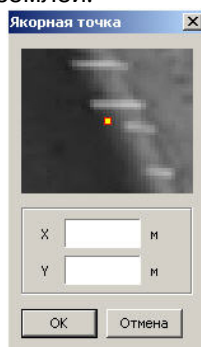
Опорная точка – это малоразмерный объект, хорошо поддающийся идентификации на изображении. В качестве опорных точек могут выступать метки, нанесенные краской на проезжей части. Необходимо измерить и записать координаты всех опорных точек в плоской декартовой системе координат, находящейся в плоскости дороги, с произвольно выбранным началом отсчета. На одной прямой не должны находиться более двух опорных точек. Опорные точки должны находиться на максимальном расстоянии друг от друга, но при этом находясь в поле видимости видеокамеры. Чем больше удалены опорные точки друг от друга, тем точнее привязка.



На данном этапе необходимо задать четыре опорные точки и их координаты. По умолчанию, опорные точки заданы автоматически.

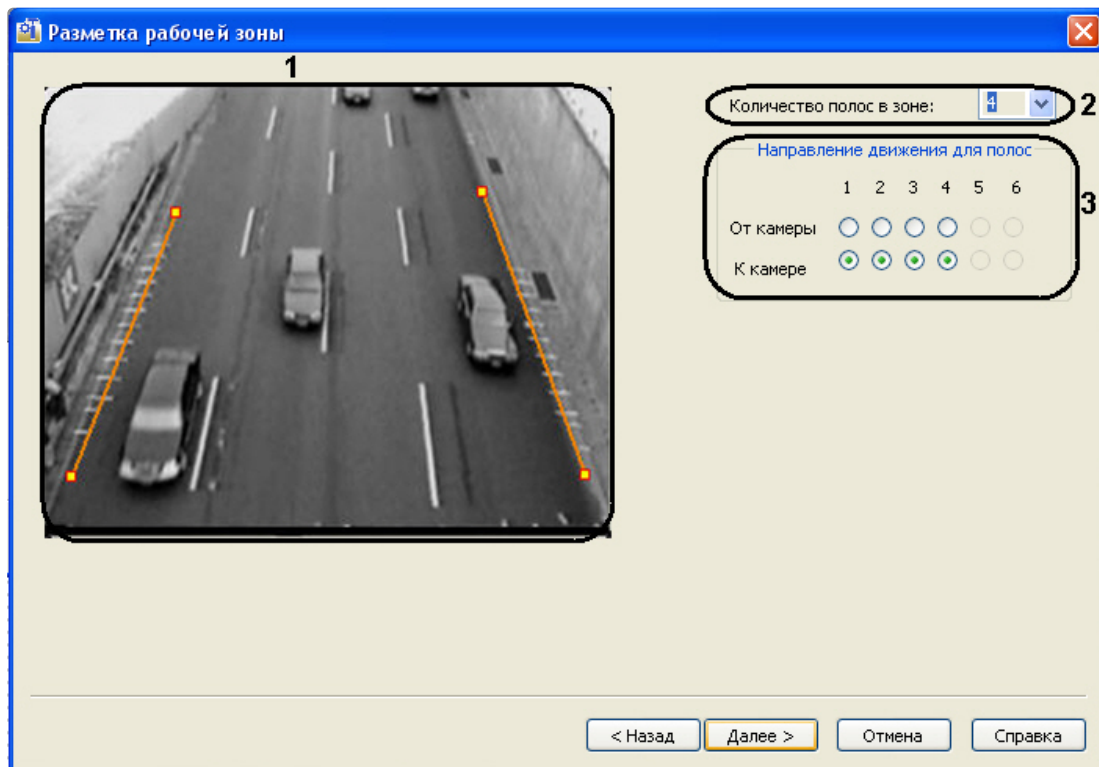
Для изменения опорных точек и их координат необходимо выполнить следующие действия:

- a. Удалить с экрана якорную точку, чьи координаты требуется изменить. Для этого требуется навести на нее курсор мыши и, удерживая клавишу **Shift**, нажать левую клавишу мыши.
- b. Навести курсор на область экрана, в которую необходимо поместить якорную точку, и нажать левую клавишу мыши.
- c. В открывшемся окне с увеличенным фрагментом видеоизображения поставить маркер на изображении якорной точки и ввести ее координаты в системе отсчета, связанной с землей.



d. Нажать кнопку **ОК**.

6. Для перехода к следующему этапу настройки требуется нажать кнопку **Далее**.
7. После выполнения указанных действий откроется окно **Разметка рабочей зоны**. В окне **Разметка рабочей зоны** требуется указать границу дороги, количество полос движения и направление движения транспортных средств для каждой из полос.



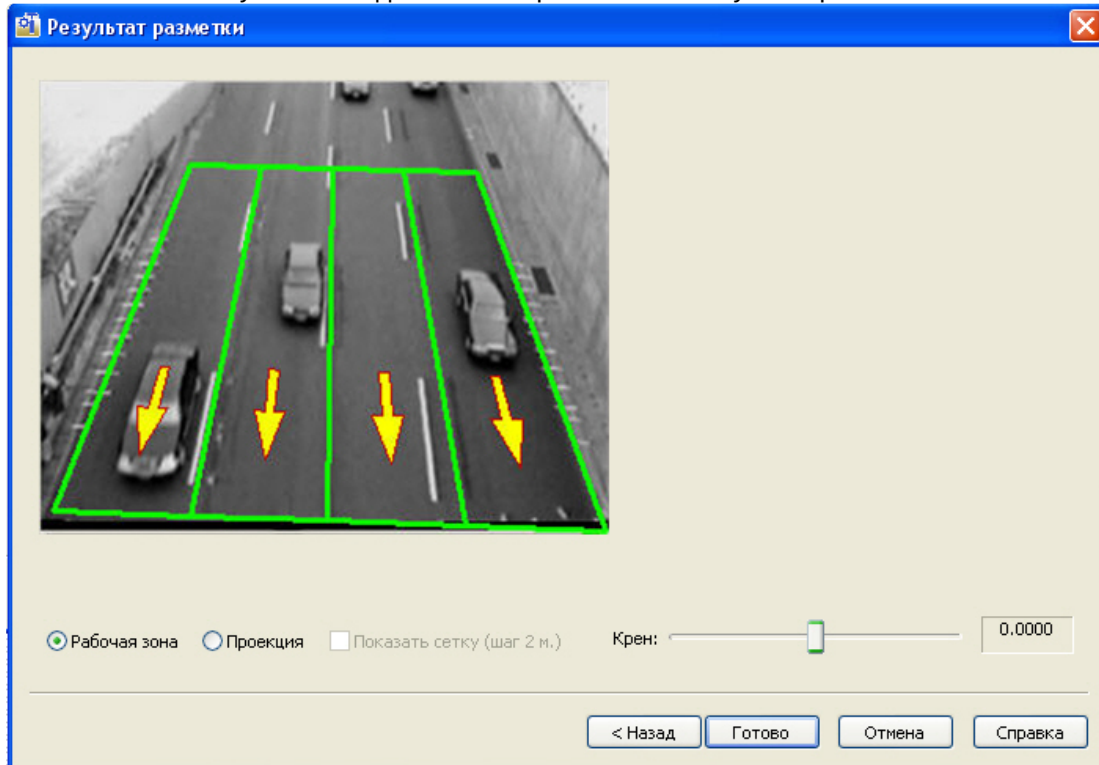
По умолчанию, разметка дороги задана автоматически.

Для изменения разметки дороги необходимо выполнить следующие действия:

- a. Удалить границу дороги. Для этого требуется подвести курсор мыши к одной из крайних ее точек и, удерживая клавишу **Shift**, нажать левую клавишу мыши (**1**).
- b. Задать новую границу дороги. Для этого требуется навести курсор мыши на один из краев дороги, нажать левую клавишу мыши и, не отпуская левой клавиши мыши, сместить курсор на другой край дороги в кадре видеоизображения (**1**).
- c. Задать количество полос движения (**2**).
- d. Задать направление движения для каждой полосы движения (**3**).

Для перехода к следующему этапу настройки требуется нажать кнопку **Далее**.

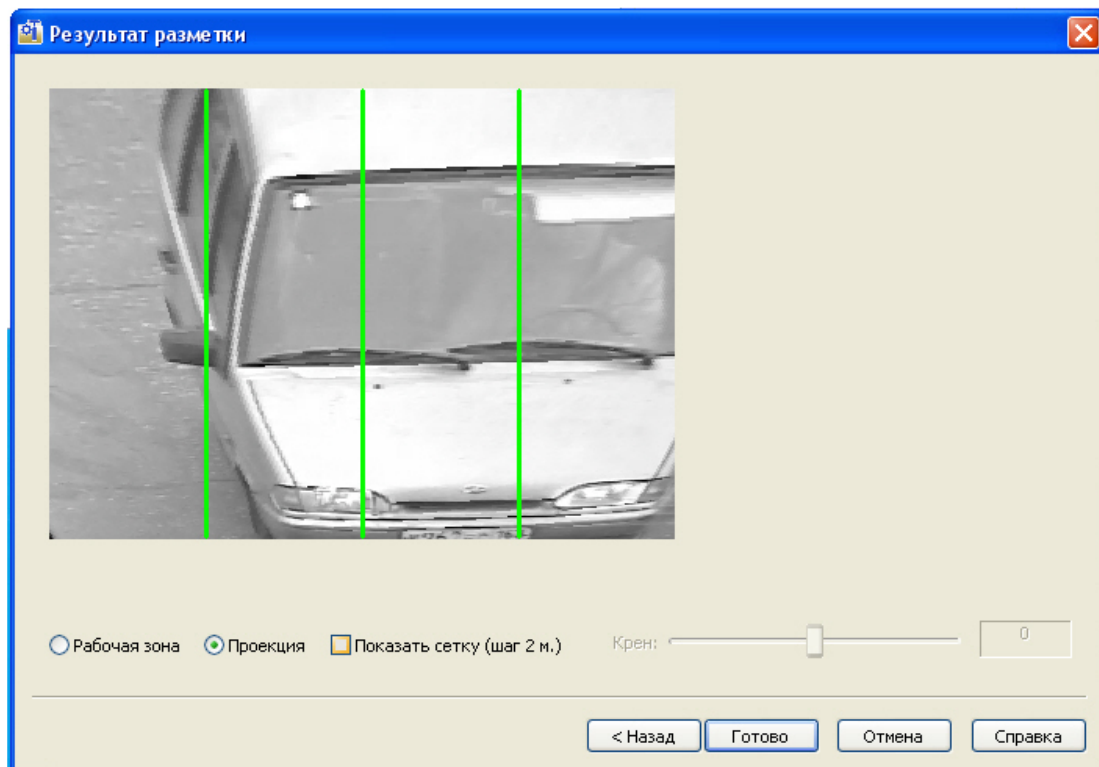
8. После выполнения указанных действий откроется окно Результат разметки.



В качестве результата разметки выводится изображение с нанесенной разметкой дороги.

Для того, чтобы изменить ширину полосы движения необходимо навести курсор на внутреннюю границу разметки, и растянуть её до необходимого размера, нажав левую кнопку мыши.

9. Для просмотра проективного изображения необходимо установить переключатель в положение **Проекция**.



Установить флажок **Показать сетку (шаг 2 м.)**, если необходимо показать сетку с шагом 2 м. на видеоизображении.

Для завершения работы по разметке дорожного полотна требуется нажать клавишу **Готово**.

10. Нажать кнопку **Применить (З)**.

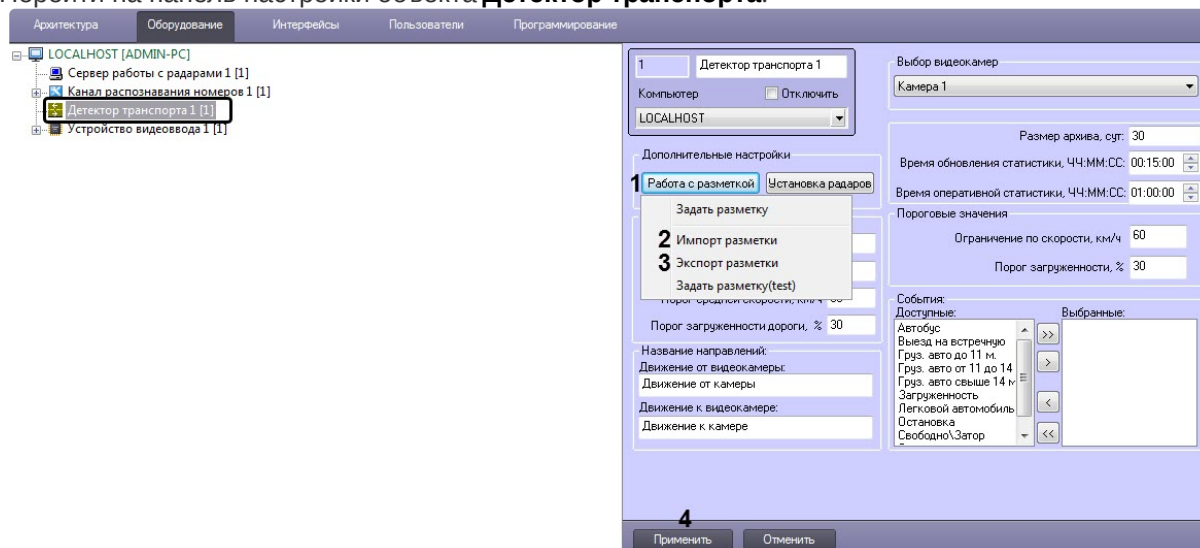
Процесс указания параметров разметки дороги завершен.

Импортирование и экспортирование файла, содержащего параметры разметки

В программном модуле **Детектор транспорта** имеется возможность загружать (импортировать) и сохранять (экспортировать) файл, содержащий параметры разметки дороги.

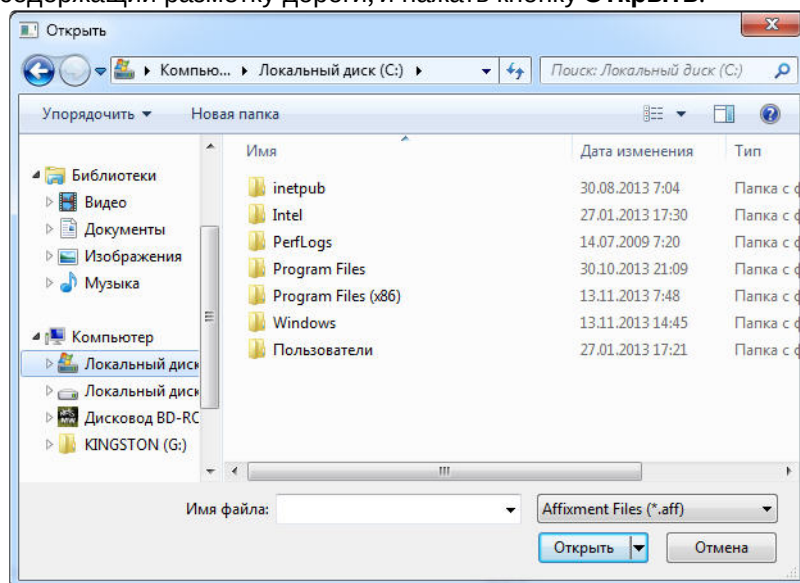
Для импортирования и экспортирования файла требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорта**.



2. Для импортирования файла нажать кнопку **Работа с разметкой (1)** и выбрать пункт **Импорт разметки (2)**.

В результате откроется стандартное окно, с помощью которого требуется выбрать файл, содержащий разметку дороги, и нажать кнопку **Открыть**.

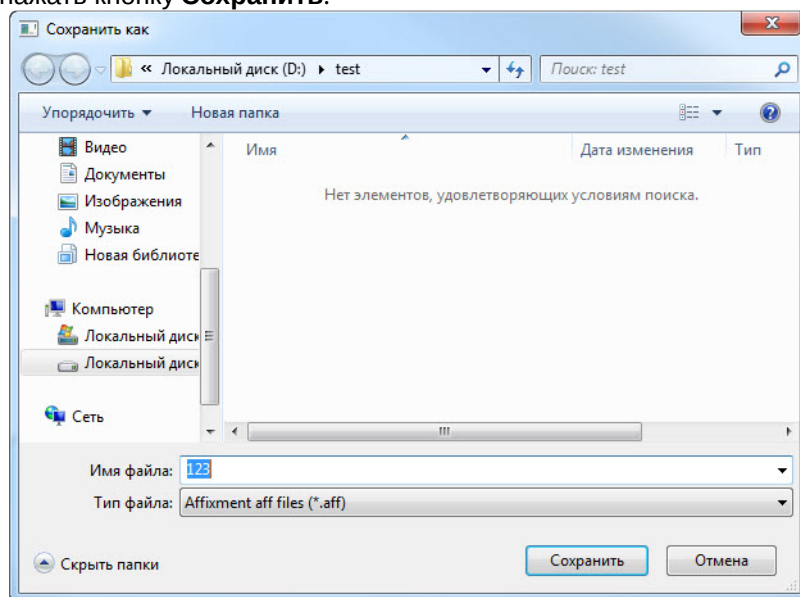


3. Для экспортирования файла нажать кнопку **Работа с разметкой (1)** и выбрать пункт **Экспорт разметки (2)**.

В результате откроется стандартное окно, с помощью которого требуется указать место сохранения и ввести имя, под которым будет сохранен файл, содержащий разметку дороги, и



нажать кнопку **Сохранить**.



4. Нажать кнопку **Применить (4)**.

Импортирование и экспортирование файла, содержащего параметры разметки, завершено.

Настройка совместной работы программных модулей Детектор транспорта и Сервер работы с радарными

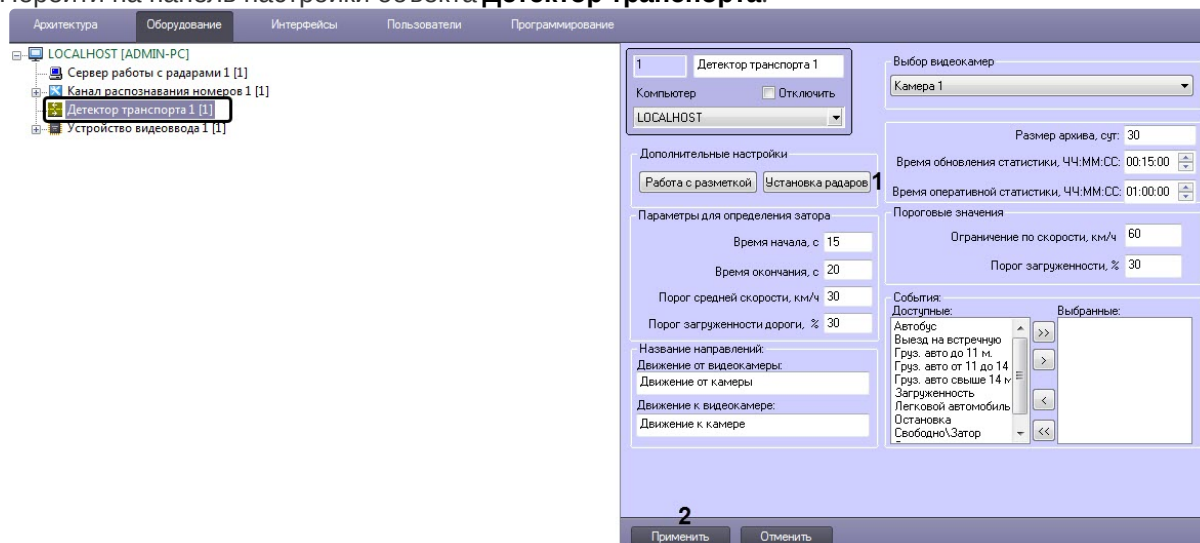
При использовании программного комплекса *Авто-Интеллект* имеется возможность совместной работы программных модулей **Детектор транспорта** и **Сервер работы с радарными**.

**Примечание.**

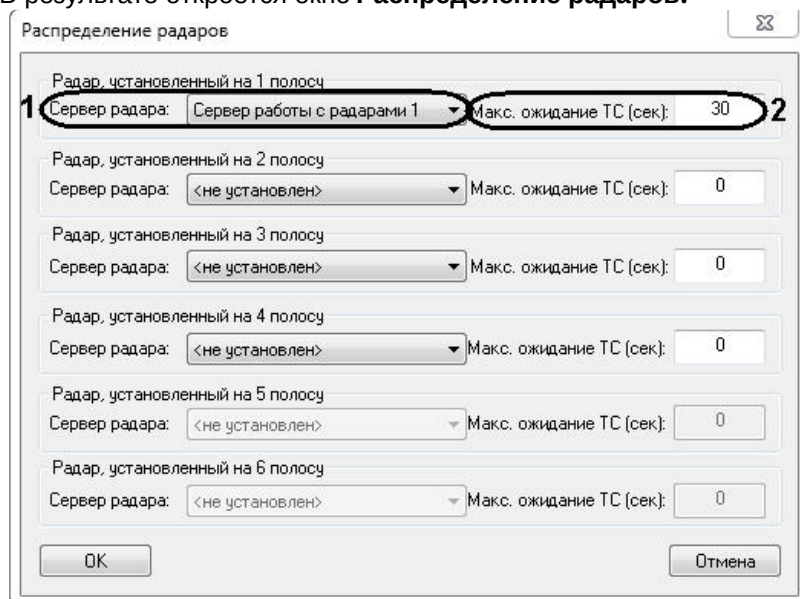
По умолчанию скорость движения транспортных средств определяется путем обработки видеоизображения, поступающего с видеокамеры, работающей с программным модулем **Детектор транспорта**. При подключении программного модуля **Сервер работы с радарными** скорость транспортных средств, движущихся по полосе, определяется с помощью устройства Радар.

Совместная работа программных модулей **Детектор транспорта** и **Сервер работы с радарными** заключается в сопоставлении каждого транспортного средства, распознанного программным модулем **Детектор транспорта**, значению скорости движения, установленное устройством Радар.

Для настройки совместной работы программных модулей **Детектор транспорта** и **Сервер работы с радарными** требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорта**.2. Нажать кнопку **Установка радаров (1)** для вызова меню настройки совместной работы программного модуля **Детектор транспорта** с программным модулем **Сервер работы с радарми**.

В результате откроется окно **Распределение радаров**.



В окне **Распределение радаров** для полосы дорожного движения требуется указать параметры синхронизации для совместной работы. Для этого необходимо выполнить следующие действия:

- Выбрать объект **Сервер работы с радарми** из списка **Сервер радара**, который соответствует устройству Радар, направленному на полосу дорожного движения, по которой требуется определять скорость движения транспортных средств (1).
- Указать время, в течение которого автомобиль должен проехать расстояние от места фиксации скорости движения транспортного средства устройством Радар, до области захвата петлевого детектора программного модуля **Детектор транспорта** (2).

**Примечание.**

Параметр **Макс. ожидание ТС (сек)** предназначен для синхронизации работы программных модулей **Детектор транспорта** и **Сервер работы с радарными**.

3.3 Нажать кнопку **ОК**.

3. Нажать кнопку **Применить** (2).

Настройка совместной работы программных модулей **Детектор транспорта** и **Сервер работы с радарными** завершена.

Указание параметров затора на дороге

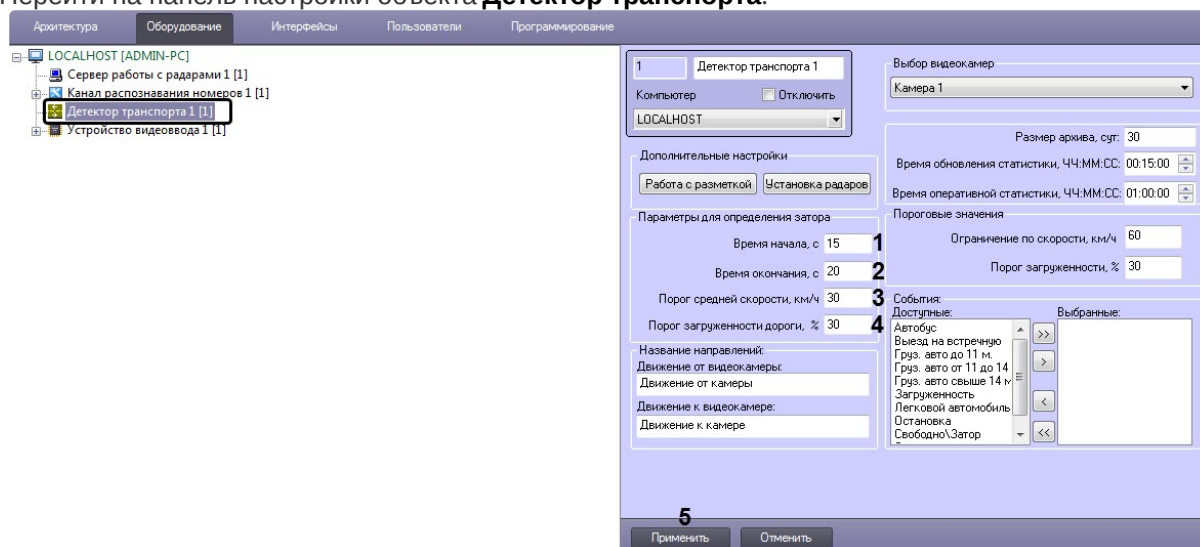
Программный модуль **Детектор транспорта** имеет возможность определять транспортный затор («пробку»). В случае возникновения транспортного затора в системе генерируется специальное событие и при определенных настройках происходит оповещение Оператора.

#### Примечание

- Транспортный затор возникает в том случае, если в течение указанного промежутка времени средняя скорость движения транспорта ниже заданной, а общая загруженность дороги выше заданной.
- Транспортный затор заканчивается в том случае если, в течение указанного промежутка времени средняя скорость движения транспортного потока выше заданной или (и) общая загруженность дороги ниже заданной.

Для указания параметров затора на дороге требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорта**.



2. В поле **Время начала, с** (1) указать период времени, в течение которого должны выполняться условия начала транспортного затора.

3. В поле **Время окончания, с** (2) указать период времени, в течение которого должны выполняться условия окончания транспортного затора.

4. В поле **Порог средней скорости км/ч** (3) указать среднюю скорость движения транспортного потока:

- Если среднюю скорость движения транспортного потока будет ниже порогового значения, то будет выполняться условие начала затора.
- Если среднюю скорость движения транспортного потока будет равна или выше порогового значения, то будет выполняться условие окончания затора.

5. В поле **Порог загруженности дороги, % (4)** указать процент загруженности дороги:
  - a. Если процент загруженности дороги будет равен или ниже порогового значения, то будет выполняться условие окончания затора.
  - b. Если процент загруженности дороги будет выше порогового значения, то будет выполняться условие начала затора.

**Примечание.**

Параметр **Загруженность** вычисляется по формуле

$$\text{Загруженность} = \frac{T_0}{T} * 100\%$$

где  $T_0$  – время, в течение которого транспортные средства находились в зоне действия программного модуля **Детектор транспорта** за период **Время обновления статистики**,  $T$  – общее время работы программного модуля **Детектор транспорта** за период **Время обновления статистики** (см. раздел [Задание периода времени обновления и отображения статистики](#)).

6. Нажать кнопку **Применить (5)**.

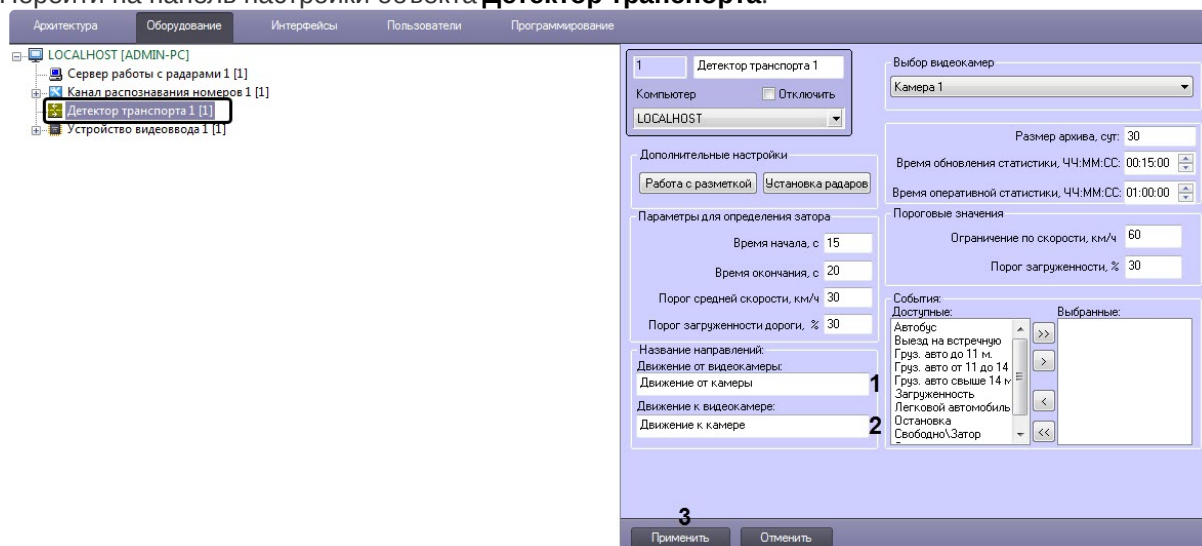
Указание параметров затора на дороге завершено.

Задание названий направлений движения транспорта, отображаемых в диалоговом окне **Трафик монитор**

Интерфейс программного модуля **Детектор транспорта** представлен диалоговым окном **Трафик монитор** (см. [Настройка диалогового окна Трафик монитор](#)). При определенной настройке объекта **Трафик монитор** в его диалоговом окне на экране монитора отображаются параметры движения транспортных средств по направлениям движения. При настройке программного модуля **Детектор транспорта** имеется возможность указать название направлений движения транспорта, отображающихся в диалоговом окне **Трафик монитор**.

Для задания названий направлений движения транспорта, отображающихся в диалоговом **Трафик монитор**, требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорта**.



2. В поле **Движение от видеокамеры (1)** указать название направления движения транспорта, отображающееся в диалоговом окне **Трафик монитор**, для транспортных средств, движущихся от видеокамеры, настроенной для программного модуля **Детектор транспорта**.
3. В поле **Движение к видеокамере (2)** указать название направления движения транспорта, отображающееся в диалоговом окне **Трафик монитор**, для транспортных средств, движущихся к видеокамере, настроенной для программного модуля **Детектор транспорта**.
4. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Задание названий направлений движения транспорта, отображаемых в диалоговом окне **Трафик монитор**, завершено.

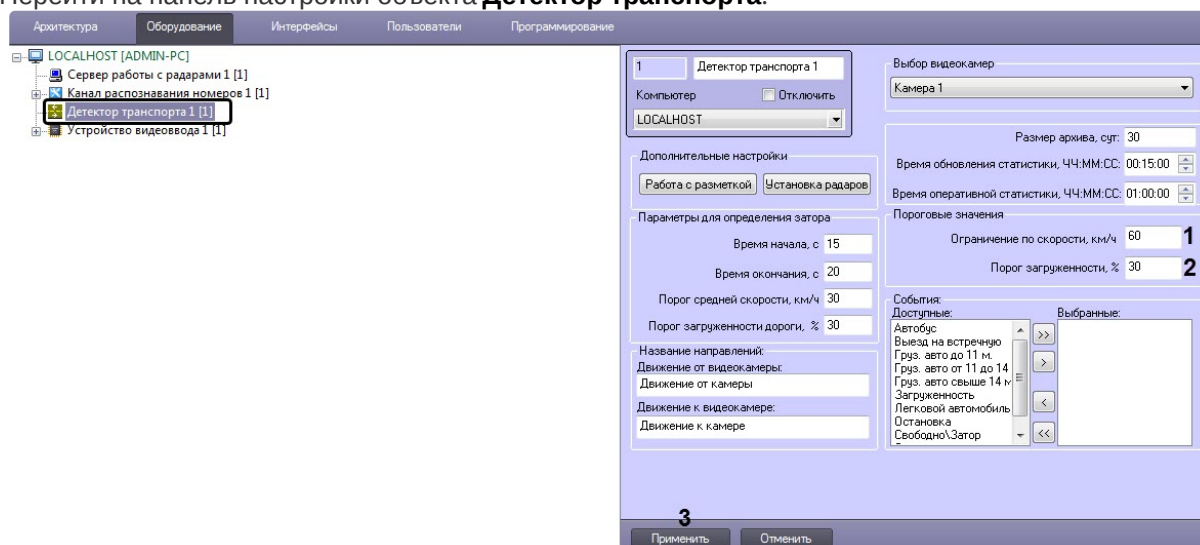
Задание предельных значений скорости транспортного средства и загруженности дороги

При настройке программного модуля **Детектор транспорта** имеется возможность указать предельные значения для некоторых параметров движения транспортных средств, в частности: скорость движения отдельного транспортного средства и загруженность дороги.

В том случае, если величина какой-то из указанных характеристик принимает значение больше допустимого, то в диалоговом окне **Трафик монитор** (см. [Работа с интерфейсным объектом Трафик монитор](#)) данная величина высвечивается красным цветом, и, при определенных настройках, появляется окно оповещения Оператора **Окно тревог**.

Для назначения пределов допустимых значений для параметров движения транспортных средств требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорта**.



2. В поле **Ограничение по скорости, км/ч (1)** указать максимально допустимую скорость движения транспортных средств.
3. В поле **Порог загруженности, % (2)** указать допустимое значение загруженности дороги.

**Примечание.**

Параметр **Загруженность** вычисляется по формуле

$$\text{Загруженность} = \frac{T_0}{T} * 100\%$$

где  $T_0$  – время, в течение которого транспортные средства находились в зоне действия программного модуля **Детектор транспорта** за период **Время обновления статистики**,  
 $T$  – общее время работы программного модуля **Детектор транспорта** за период **Время обновления статистики** (см. раздел [Задание периода времени обновления и отображения статистики](#)).

4. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Процесс назначения пределов допустимых значений для параметров движения транспортных средств завершен.

Выбор событий для записи в базу данных и генерации оповещений при использовании диалогового окна **Трафик монитор**

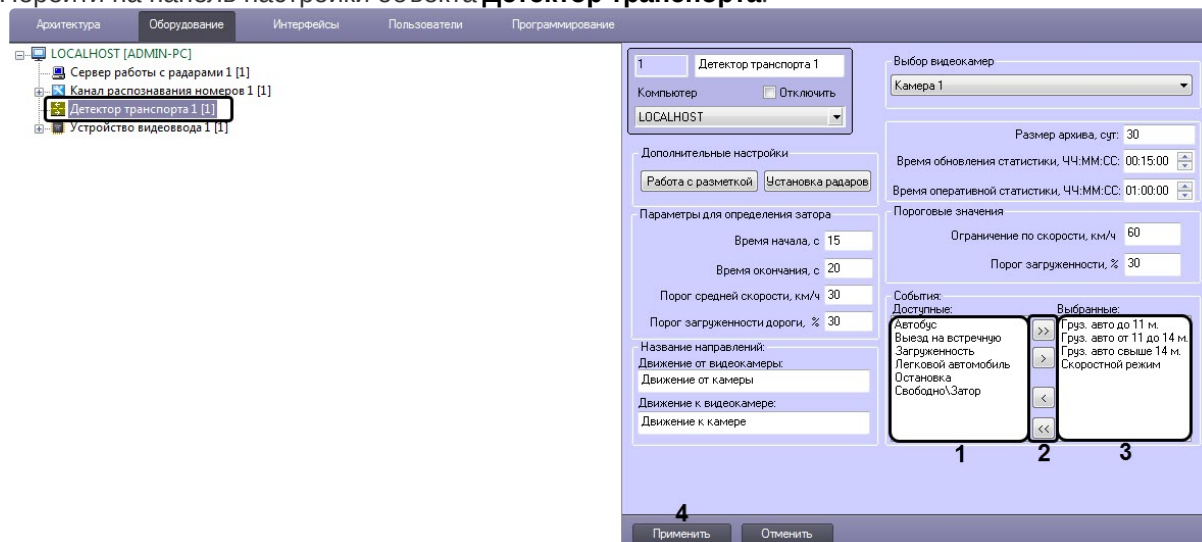
При настройке программного модуля **Детектор транспорта** имеется возможность выбора событий из списка доступных событий для данного модуля распознавания, которые будут генерироваться ПК *Авто-Интеллект* и записываться в базу данных dt.mdb программного модуля **Детектор транспорта**.

**Примечание.**

На основе выбранных событий происходит оповещение Оператора посредством диалогового окна **Окно тревог** (см. раздел [Настройка диалогового окна Трафик монитор](#)).

Для выбора генерируемых программным комплексом *Авто-Интеллект* событий требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспорта**.



2. В списке событий **Доступные (1)** выбрать события, которые необходимо генерировать системой.
3. Работа со списками событий осуществляется с помощью кнопок **(2)** следующим образом:
  - a. Для переноса события в список выбранных событий требуется нажать кнопку **стрелка вправо**.
  - b. Для переноса всех событий в список генерируемых требуется нажать кнопку **двойная стрелка вправо**.

- c. Для удаления события из списка генерируемых событий требуется нажать кнопку **стрелка влево**.
- d. Для удаления всех событий из список генерируемых требуется нажать кнопку **двойная стрелка влево**.
- 4. В результате в списке событий **Выбранные (3)** отобразятся события, которые необходимо генерировать системой.
- 5. Нажать кнопку **Применить (4)**.

Выбор событий для записи в базу данных и генерации оповещений при использовании диалогового окна **Трафик монитор** завершен.

### 11.2.21 Камера распознавания по запросу

#### Настройка программного модуля Камера распознавания по запросу

Канал распознавания номеров позволяет осуществлять распознавание номеров по заданному запросу с помощью объекта **Камера распознавания по запросу**. Данный объект позволяет настроить камеру таким образом, чтобы она захватывала и передавала видеоизображение модулю распознавания по некоторому триггеру. Им может быть, к примеру, макрокоманда, скрипт или некоторое событие.

#### **Примечание**

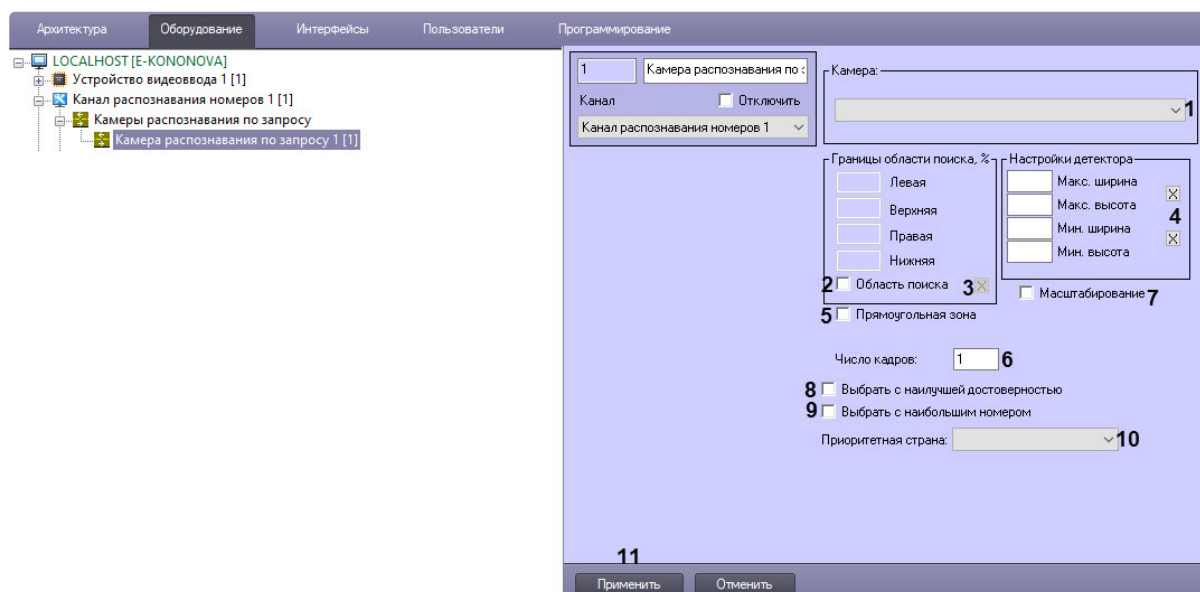
На текущий момент данная функциональность работает только для модулей распознавания **CARMEN-Авто, Seenaptec, RoadAR, ARH-ЖД**.

#### **Примечание**

При использовании объекта **Камера распознавания по запросу** совместно с модулем распознавания **Seenaptec** для предотвращения повторных распознаваний рекомендуется в тонкой настройке SDK данного модуля выключить **VodiCTL\_VPW\_DYNAMIC\_ENABLE**, т.е. установить для этого параметра значение **False** (см. [Панель настройки объекта Модуль «Seenaptec»](#)).

Настройка распознавания номеров по запросу осуществляется следующим образом:


1. Перейти на панель настроек объекта **Камера распознавания по запросу**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



- Из раскрывающегося списка **Камера** (1) выбрать камеру, которая будет работать по запросу.


**Примечание**

- Можно выбрать одну и ту же видеокамеру в нескольких объектах **Камера распознавания по запросу**.
- При выборе видеокамеры в настройках объекта **Камера распознавания по запросу** станет невозможен выбор любой камеры на панели настройки объекта **Канал распознавания номеров** (см. [Выбор видеокамер для работы с каналом распознавания номеров](#)).

- Установить флажок **Область поиска** (2) для активации функции указания границы зоны поиска номерного знака транспортного средства в кадре видеоизображения.
  - В полях **Левая**, **Верхняя**, **Правая**, **Нижняя** задать вручную или с помощью кнопки  (3), при нажатии на которую загрузится интерактивный интерфейс задания границ зоны поиска номерного знака транспортного средства – видеоизображение с соответствующей видеокамеры. Можно определить зону поиска в виде произвольной фигуры с помощью отрезков. Для выделения прямоугольной области поиска установить флажок **Прямоугольная зона** (5).

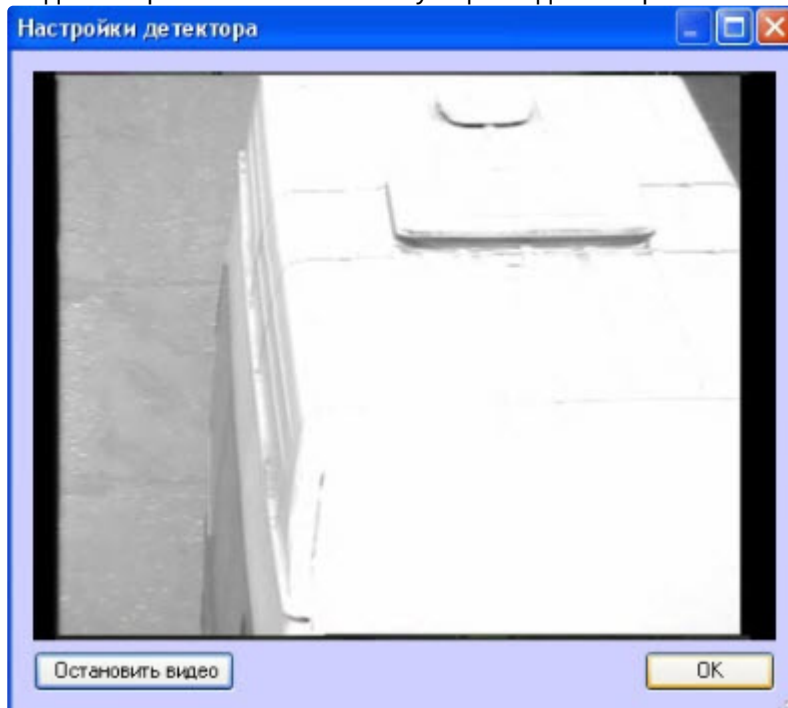
**Примечание**

Значения в полях **Левая**, **Верхняя**, **Правая**, **Нижняя** выражаются в процентах относительно размеров окна видеонаблюдения.

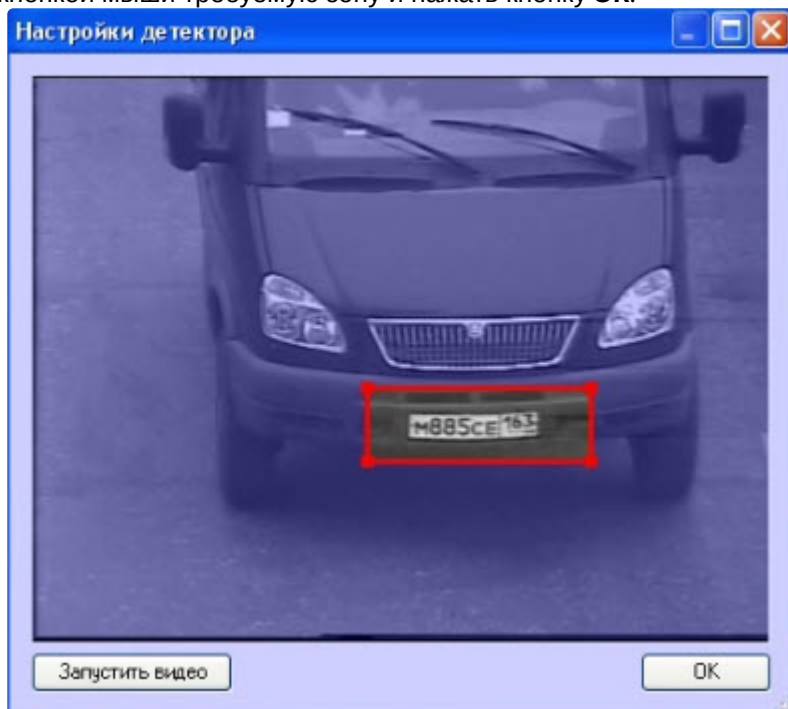
- Задать максимальный и минимальный размер номерных пластин:
  - Задать параметры **Макс. ширина** и **Макс. высота** вручную или с помощью кнопки  (4), при нажатии на которую загрузится интерактивный интерфейс задания параметров зоны



– видеоизображение с соответствующей видеокамеры.



- в. В нужный момент времени нажать кнопку **Остановить видео**, после чего выделить левой кнопкой мыши требуемую зону и нажать кнопку **ОК**.



Результаты задания параметров зоны будут автоматически внесены в поля **Макс. ширина** и **Макс. высота**.

Аналогичным образом задать параметры **Мин. ширина** и **Мин. высота**.

5. Задать для параметра **Число кадров (6)** число кадров, которые будут анализироваться при распознавании номера.

**Примечание**

Рекомендуется устанавливать число кадров не более 1.

- Установить флажок **Масштабирование (7)** для повышения скорости распознавания номеров у мегапиксельных видеокамер без потери качества.

**Примечание**

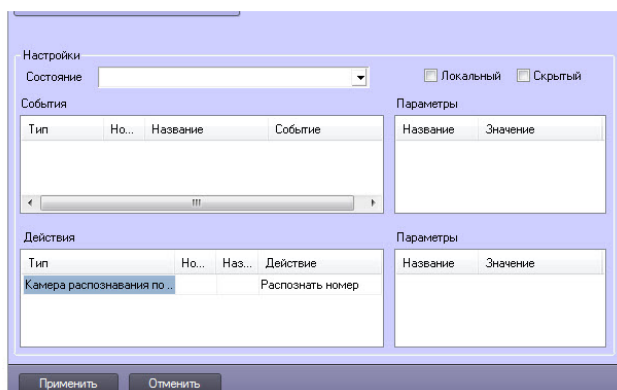
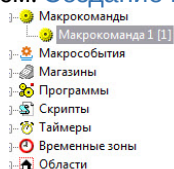
Данный флажок актуален только в тех случаях, когда ширина зоны **Область поиска** больше 150 пикселей. Скорость распознавания увеличивается:

- в 2 раза, если значение параметра **Ширина зоны** больше 150 пикселей;
- в 4 раза, если значение параметра **Ширина зоны** больше 400 пикселей;
- в 8 раз, если значение параметра **Ширина зоны** больше 800 пикселей.

- Установить флажок **Выбрать с наилучшей достоверностью (8)** для активации функции выдачи результата с наилучшим процентом достоверности, т.к. не всегда наибольший размер номера дает лучшую достоверность.
- Установить флажок **Выбрать с наибольшим номером (9)** для активации функции выдачи результата с наибольшим размером номера.
- Из выпадающего списка **Приоритетная страна (10)** выбрать страну, выдавать номера которой необходимо в первую очередь.
- Нажать кнопку **Применить (11)**.

Настройка запроса, который будет триггером для запуска данной камеры, может осуществляться двумя способами:

- При помощи макрокоманды.** Для этого нужно перейти на вкладку **Программирование ПК Интеллект** и в дереве инструментов программирования выбрать пункт **Макрокоманды**. Откроется окно создания макрокоманды, в котором можно задать событие любой сложности, запускающее распознавание по запросу. Пример простейшей макрокоманды для распознавания по запросу показан на рисунке. Подробнее о создании макрокоманд см. [Создание макрокоманд](#).



- При помощи скрипта либо интерфейса IIDK.** Для этого нужно перейти на вкладку **Программирование ПК Интеллект** и в дереве инструментов программирования выбрать пункт **Скрипты**. Откроется окно создания скриптов, в котором можно задать событие любой сложности, запускающее распознавание по запросу.. Подробнее о создании скриптов см. [Создание скрипта](#). Пример простейшего скрипта для работы с камерой распознавания по требованию показан ниже.

```
QUERY_CAMERA | ID | RECOGNIZE
```

где ID - идентификатор камеры в дереве объектов ПК *Интеллект*.

Подробнее об интерфейсе IIDK см. [INTELLECT INTEGRATION DEVELOPER KIT \(IIDK\)](#).

Настройка распознавания номеров по запросу завершена.

## 11.2.22 Модуль определения типа ТС

Функциональные характеристики программного модуля Модуль определения типа ТС

Программный модуль **Модуль определения типа ТС** предназначен для реализации следующих функций:

1. Определение типа транспортного средства из 6 указанных:
  - Не определено;
  - Автобус;
  - Автомобиль;
  - Мотоцикл;
  - Микроавтобус;
  - Грузовик.
2. Запись событий об определении типа ТС в базу данных.

### Примечание

С программным модулем **Модуль определения типа ТС** возможно взаимодействие при помощи HTTP-запросов (см. [UrlServer](#)).

### Внимание!

Для работы программного модуля **Модуль определения типа ТС** необходимо, чтобы была установлена *Подсистема Detector Pack* (см. [Подсистема Detector Pack. Руководство пользователя](#)). Также требуется любой, кроме **Внешний распознаватель**, программный модуль распознавания номеров (см. [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)), т.к. **Модуль определения типа ТС** не работает совместно с модулем **Внешний распознаватель** (см. [Внешний распознаватель](#)).

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Модуль определения типа ТС

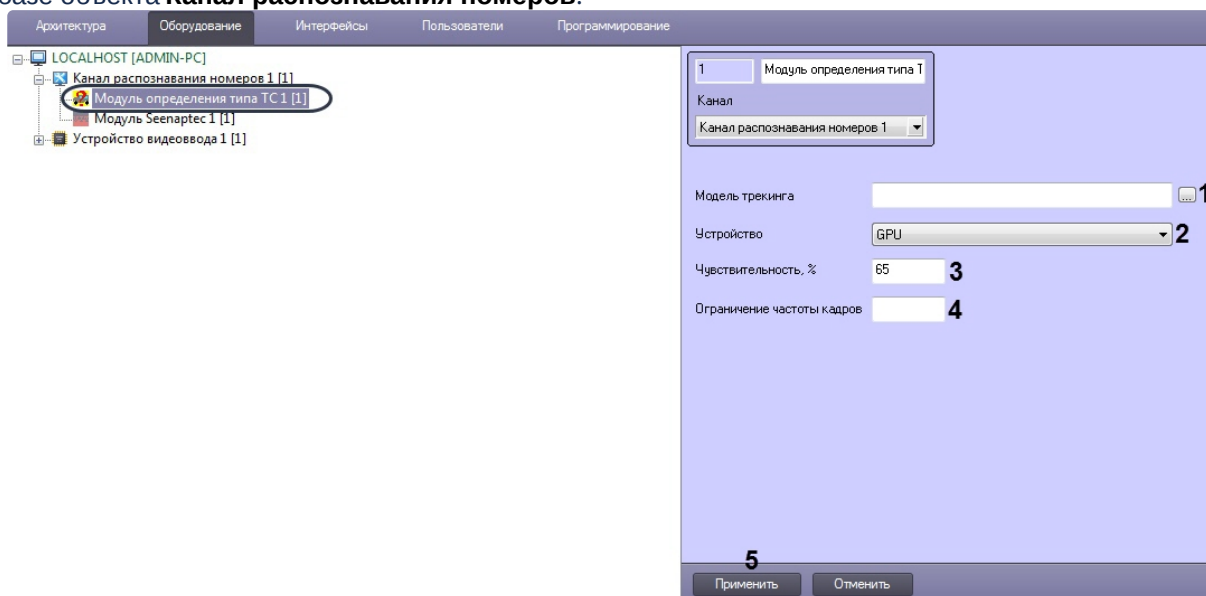
Требования к видеокамерам при работе с модулем **Модуль определения типа ТС** приведены в следующей таблице.


Камера	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Рекомендуется использовать цветные камеры. При использовании черно-белых камер качество определения может быть заметно хуже.</li> <li>• Разрешение видео должно быть не менее 640x480.</li> </ul>
Изображения объектов:	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Площадь ТС должна быть не менее 10% от площади кадра.</li> </ul>

## Настройка программного модуля Модуль определения типа ТС

Настройка программного модуля **Модуль определения типа ТС** осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль определения типа ТС**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Нажать кнопку  (1) и в открывшемся стандартном окне Windows открыть файл обученной нейросети.
3. В раскрывающемся списке **Устройство** (2) выбрать устройство, на котором будет происходить работа данного программного модуля:
  - **CPU** - центральный процессор от компании Intel (не рекомендуется).
  - **GPU** - графический процессор NVIDIA.
4. В поле **Чувствительность, %** (3) ввести чувствительность модуля — целое значение из диапазона от **0** до **100**.

### **Примечание**

Чувствительность определяется экспериментально. Чем чувствительность меньше, тем больше вероятность ложного определения типа ТС. Чем чувствительность больше, тем меньше вероятность ложного определения типа ТС, однако могут пропускаться некоторые полезные треки.

5. В поле **Ограничение частоты кадров** (4) ввести количество кадров, которые будут отправляться для анализа. Прореживание кадров осуществляется с интервалом, который определяется как: **Исходное количество кадров/Ограничение частоты кадров**. Если поле пустое, то будут отправляться все кадры, если указано значение **0**, то кадры для анализа отправляться не будут.
6. Нажать кнопку **Применить** (5).

### **Примечание**

Существует возможность изменить количество кадров, которые хранятся в буфере для Модуля определения типа ТС (UrlServer). Для этого необходимо изменить значение ключа реестра **UrlServerFrameBuffer** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

Настройка программного модуля **Модуль определения типа ТС** завершена.

Настройка сохранения кадров, обработанных модулем Модуль определения типа ТС

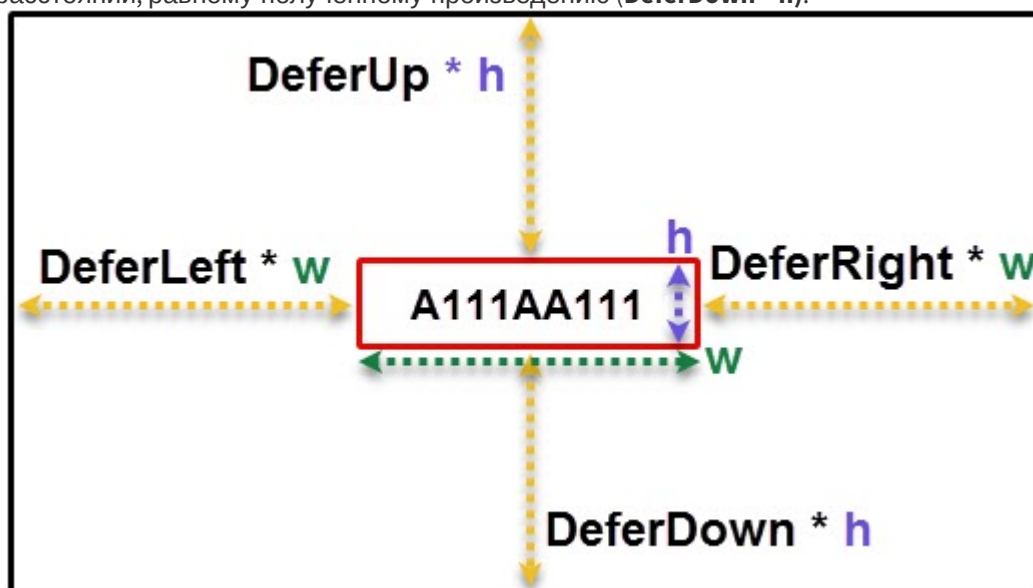
✔ [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

Сохранение кадров, обработанных модулем **Модуль определения типа ТС**, может быть необходимо для обучения нейросети или для отладки работы модуля (см. [Отладочное окно UrlServer](#)).

Для включения сохранения кадров, обработанных модулем **Модуль определения типа ТС** (UrlServer), а именно обрезанного кадра, на котором изображено только транспортное средство, необходимо в ключе реестра **SavePictures** задать адрес папки, в которую будут сохраняться данные кадры.

В случае, если кадр обрезается некорректно (обрезается само транспортное средство или наоборот, в кадр попадают посторонние объекты), необходимо экспериментально подобрать коэффициенты обрезки ТС следующим образом:

1. Для ключа реестра **DeferLeft** задать коэффициент, на который будет умножена ширина номерной пластины. Фотография будет обрезана слева относительно номерной пластины на расстоянии, равному полученному произведению (**DeferLeft \* w**).
2. Для ключа реестра **DeferRight** задать коэффициент, на который будет умножена ширина номерной пластины. Фотография будет обрезана справа относительно номерной пластины на расстоянии, равному полученному произведению (**DeferRight \* w**).
3. Для ключа реестра **DeferUp** задать коэффициент, на который будет умножена высота номерной пластины. Фотография будет обрезана сверху относительно номерной пластины на расстоянии, равному полученному произведению (**DeferUp \* h**).
4. Для ключа реестра **DeferDown** задать коэффициент, на который будет умножена высота номерной пластины. Фотография будет обрезана снизу относительно номерной пластины на расстоянии, равному полученному произведению (**DeferDown \* h**).



### 11.2.23 Модуль распознавания марок и моделей RoadAR

#### Функциональные характеристики программного модуля Модуль распознавания марок и моделей RoadAR

Программный модуль *Модуль распознавания марок и моделей RoadAR* предназначен для реализации следующих функций:

- распознавание производителя ТС;
- распознавание модели ТС;
- распознавание типа ТС: автомобиль, автобус, грузовик, микроавтобус, мотоцикл, троллейбус;
- распознавание цвета ТС;
- запись распознанных характеристик в базу данных и отображения соответствующей информации в окне **Оперативный монитор**.

#### **Примечание**

Для работы модуля *Модуль распознавания марок и моделей RoadAR* должен также использоваться один из программных модулей для распознавания номеров ТС (см. [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

#### Лицензирование программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR

Программный **Модуль распознавания марок и моделей RoadAR** лицензируется за каждый объект данного модуля.

#### Требования к установке и настройке видеокамер для программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR

Для обеспечения распознавания характеристик ТС при помощи программного **Модуля распознавания марок и моделей RoadAR** необходимо установить и настроить видеокамеры таким образом, чтобы выполнялись следующие требования:

<b>Характеристики камеры</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Распознавание производителя и модели ТС: цветное или черно-белое изображение</li> <li>• Распознавание цвета ТС: цветное изображение</li> </ul>
<b>Видеоизображение</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• ТС должно полностью находиться в кадре</li> <li>• Ширина ТС в кадре не менее 100px</li> </ul>
<b>Освещенность</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Распознавание цвета ТС: хорошие условия освещения</li> </ul>

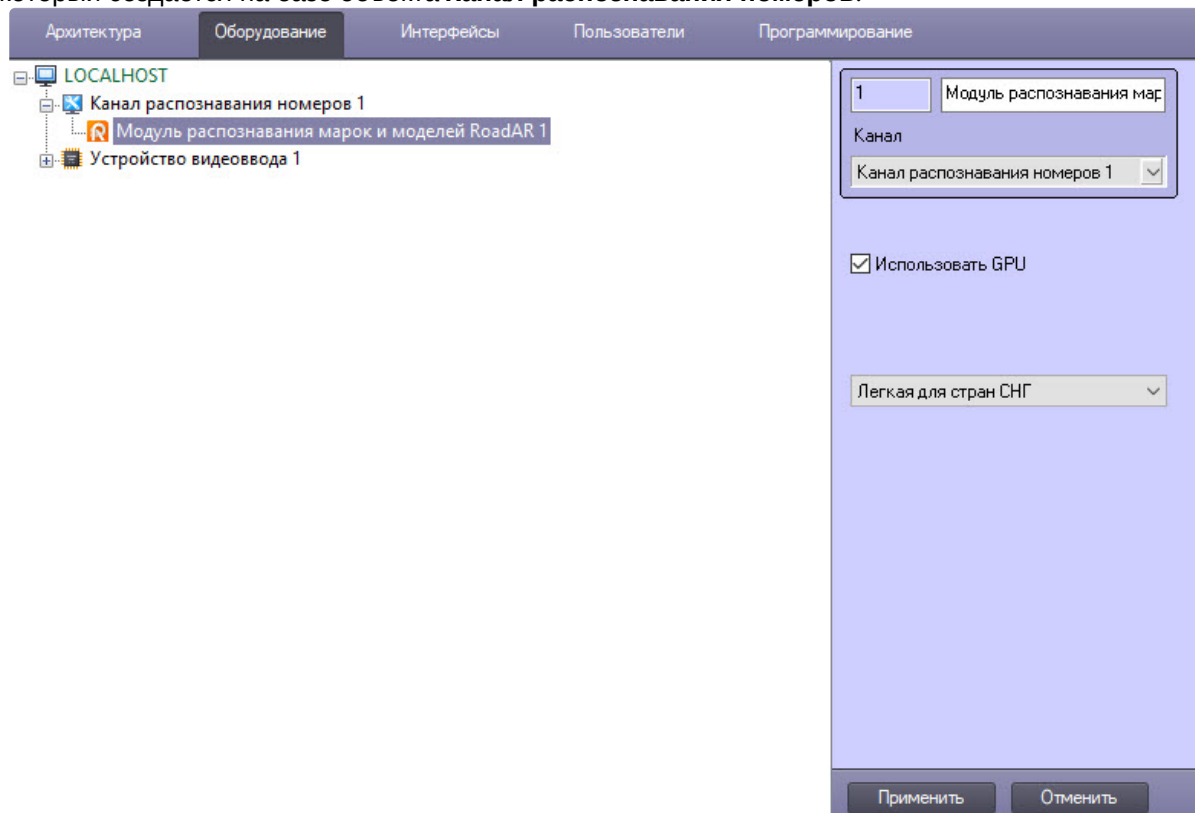
#### Настройка программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR

#### **Примечание**

Если создано несколько каналов распознавания *Roadar*, то нагрузка на ядра CPU может быть неравномерной, т.к. по умолчанию режим равномерного распределения не активирован. Для его активации требуется установить значение **1** для строкового параметра ключа реестра **IsProcessObject** (подробнее см. документацию для ПК Интеллект, подраздел [Вертикальные решения](#) раздела Справочники).

Для настройки программного модуля *Модуль распознавания марок и моделей RoadAR*:

1. Перейти на настроечную панель объекта **Модуль распознавания марок и моделей RoadAR**, который создается на базе объекта **Канал распознавания номеров**.



2. Поставить флажок **Использовать GPU**, если требуется использовать вычислительные ресурсы видеокарты, выбранной при настройке объекта **Канал распознавания номеров** (см. [Выбор устройства для распознавания номеров](#)) для увеличения производительности распознавания номеров. По умолчанию используются вычислительные ресурсы только центрального процессора.

#### **⚠ Внимание!**

Время запуска (инициализации) алгоритма распознавания номеров с использованием видеокарты может занимать несколько минут. До завершения инициализации события распознаваний номеров поступать не будут.

Для активации вычислительных ресурсов видеокарты требуется:

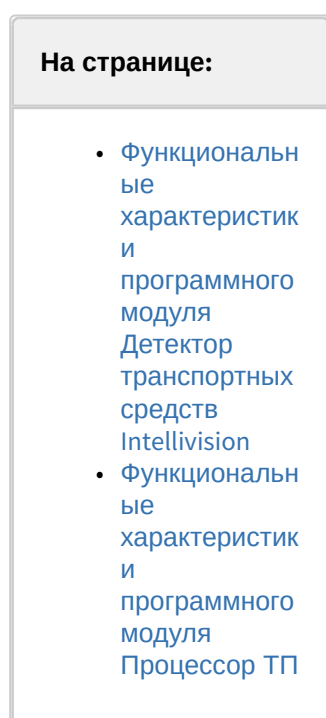
- а. Скачать дистрибутив для активации GPU для модуля *RoadAR* с сайта ITV со страницы [Дистрибутивы ПК Интеллект](#).
- б. Распаковать скачанный архив.
- в. Все файлы скачанного архива положить в папку на компьютере с установленным на нем программным комплексом *Авто-Интеллект* по адресу: C:\Program Files (x86)\Intellect\Modules64\UrmLpr\Roadar\_gpu.

3. Из раскрывающегося списка выбрать тип нейросети для распознавания марок и моделей ТС *RoadAR*:
  - a. **Легкая для стран СНГ** (выбрана по умолчанию);
  - b. **Средняя для стран СНГ**;
  - c. **Легкая для остальных стран**;
  - d. **Средняя для остальных стран**.
4. Для сохранения настроек нажать кнопку **Применить**.

Настройка программного модуля *Модуль распознавания марок и моделей RoadAR* завершена.

## 11.2.24 Подсистема сбора информации о транспортных потоках

Функциональные характеристики подсистемы сбора информации о транспортных потоках



Подсистема сбора информации о транспортных потоках предназначена для выполнения следующих функций:

1. определение параметров транспортных средств, попадающих в поле зрения видекамеры;
2. сбор информации по транспортному потоку в целом на основании статистического анализа параметров транспортных средств;
3. запись информации по транспортному потоку в базу данных.

Для реализации функций подсистемы сбора информации необходимо взаимодействие следующих программных модулей:

1. **Детектор транспортных средств Intellivision**;
2. **Процессор ТП**.



Для построения отчетов по результатам работы подсистемы сбора информации используется модуль *Web-подсистема отчетов* (подробнее см. документ Подсистема Web-отчётов «Report System». Руководство пользователя).

Функциональные характеристики программного модуля Детектор транспортных средств Intellivision

Программный модуль **Детектор транспортных средств Intellivision** является компонентом подсистемы сбора информации о транспортных потоках программного комплекса *Авто-Интеллект*. Модуль предназначен для выполнения следующих функций:

1. регистрация событий въезда и выезда транспортного средства из зоны детектирования;
2. определение скорости транспортного средства;
3. определение класса транспортного средства;
4. передача данных по транспортному средству программному модулю **Процессор ТП** для обработки и записи в базу данных.

Функциональные характеристики программного модуля Процессор ТП

Программный модуль **Процессор ТП** является компонентом подсистемы сбора информации о транспортных потоках программного комплекса *Авто-Интеллект*.

Модуль предназначен для выполнения следующих функций:

1. статистический анализ данных по транспортным средствам, полученных от программного модуля **Детектор транспортных средств Intellivision**, для оценки транспортного потока в целом;
2. запись данных по транспортному потоку в базу данных.

## Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля Детектор транспортных средств Intellivision

Для корректной работы программного модуля **Детектор транспортных средств Intellivision** необходимо, чтобы угол объектива видеокамеры составлял порядка 60°.

Данный выбор определяется следующими факторами:

1. отсутствуют геометрические искажения видеоизображения, характерные для объективов с углом, в значительной степени превышающим 60°;
2. в отличие от длиннофокусных объективов, объектив с углом 60° может охватить несколько полос дороги.

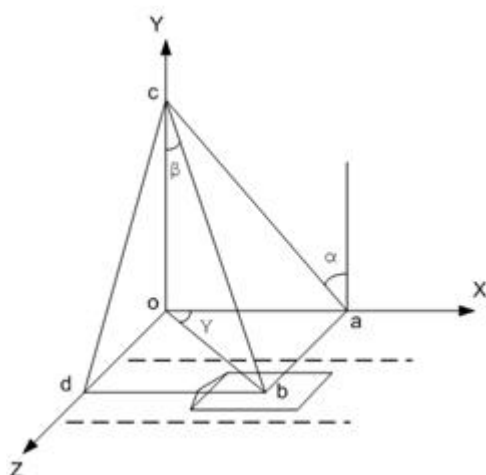
Требования к характеристикам видеокамеры:

- Рекомендуемое разрешение: 360x240, 720x480 или 720x576.
- Рекомендуемая частота кадров: 25.

Расположение видеокамер при использовании программного модуля **Детектор транспортных средств Intellivision** определяется следующими взаимосвязанными факторами:

- геометрические параметры зоны детектирования;
- эффект перекрытия транспортных средств, движущихся по соседним полосам.

Геометрия зоны детектирования при использовании программного модуля **Детектор транспортных средств Intellivision** приведена на рисунке. В точке С расположена видеокамера. Ось Y совпадает с вертикальной опорой видеокамеры. Ось X направлена вдоль дороги, навстречу движению транспортных средств. Ось Z перпендикулярна дороге. Пунктирными линиями обозначена полоса движения транспортных средств. Точкой b обозначен центр зоны детектирования.



Размеры зоны детектирования выбираются следующим образом:

1. длина зоны – 6 метров;
2. ширина зоны – около 2 метров.

**i Примечание.**

Ширину зоны детектирования можно варьировать для снижения эффекта перекрытия транспортных средств, движущихся по соседним полосам.

Эффект перекрытия транспортных средств, движущихся по соседним полосам, отсутствует, если видеокамера расположена строго над центром зоны детектирования («вид сверху на полосу»).

**i Примечание.**

В этом случае точка *b* совпадает с началом координат (см. рисунок).

Во всех остальных случаях наблюдается эффект перекрытия, особенно для крупногабаритных транспортных средств.

Чем ниже опора видеокамеры и чем дальше по оси *Z* от центра зоны она расположена, тем значительнее эффект перекрытия.

Поскольку эффект перекрытия приводит к ошибкам при подсчете транспортных средств, следует располагать видеокамеру следующим образом:

1. минимальная высота подвеса видеокамеры – около 8 метров;
2. опора должна располагаться как можно ближе к центру зоны по оси *Z*.

Для минимизации величины систематической погрешности ось объектива рекомендуется располагать перпендикулярно дороге.

## Настройка подсистемы сбора информации о транспортных потоках

Порядок настройки подсистемы сбора информации о транспортных потоках

Работа подсистемы сбора информации о транспортных потоках обеспечивается взаимодействием двух модулей, которые настраиваются в следующей последовательности:

1. **Детектор транспортных средств Intellivision;**
2. **Процессор ТП.**

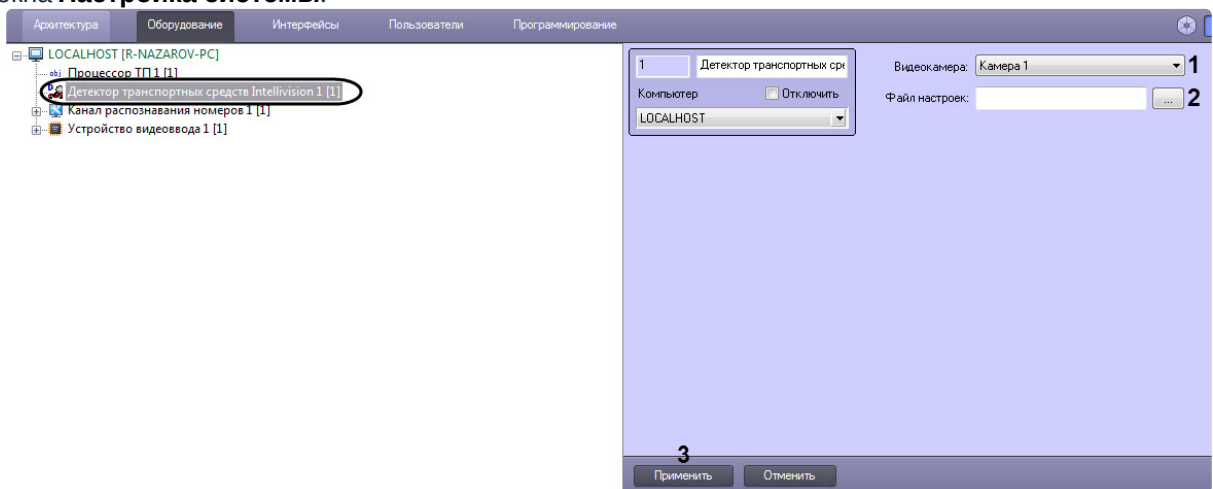
## Настройка модуля Детектор транспортных средств Intellivision

### ⚠ Внимание!

В определении количества транспортных средств допустима ошибка 10%, а при распознавании типов транспортных средств - 15%. Измерение ошибок производится при проезде в области видимости камеры не менее 1000 автомобилей.

Задание параметров Детектора транспортных средств Intellivision производится следующим образом:

1. Выполнить настройку детектора транспортных средств Intellivision с помощью утилиты **TestAppTMD.exe** (см. [Утилита TestAppTMD.exe для настройки детектора транспортных средств Intellivision](#)).
2. Перейти на панель настройки объекта **Детектор транспортных средств Intellivision**, который создается на базе объекта **Компьютер** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы**.



3. Из раскрывающегося списка **Видеокамера (1)** выбрать объект **Камера**, соответствующий видеокамере детектора транспортных средств Intellivision.
4. Нажать кнопку (2) и выбрать файл настроек в формате **.json**, созданного с помощью утилиты **TestAppTMD.exe**.
5. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить (3)**.

Задание параметров детектора транспортных средств завершено.

## Настройка модуля Процессор ТП

### Порядок настройки модуля Процессор ТП

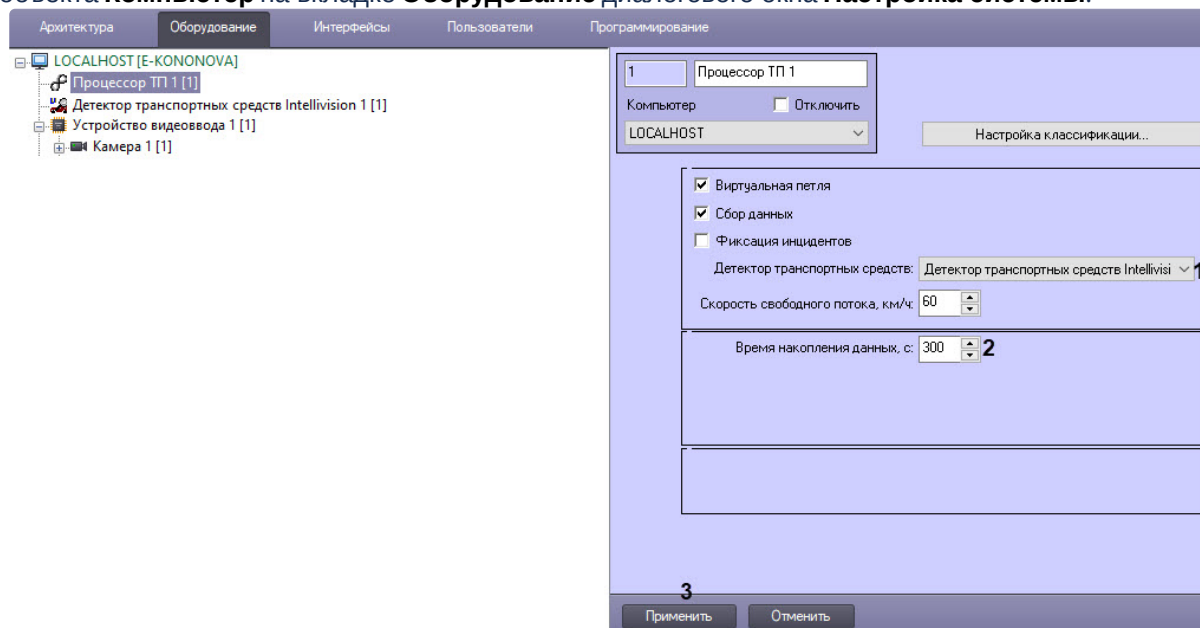
Настройка модуля **Процессор ТП** производится в следующей последовательности:

1. настроить взаимодействие модулей **Процессор ТП** и **Детектор транспортных средств Intellivision**;
2. выбрать режим работы модуля **Процессор ТП**;
3. задать скорость свободного потока;
4. если необходимо настроить классификацию транспортных средств по длине.

### Настройка взаимодействия модулей Процессор ТП и Детектор транспортных средств Intellivision

Настройка взаимодействия модулей **Процессор ТП** и **Детектор транспортных средств Intellivision** производится следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Процессор ТП**, который создается на базе объекта **Компьютер** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы**.



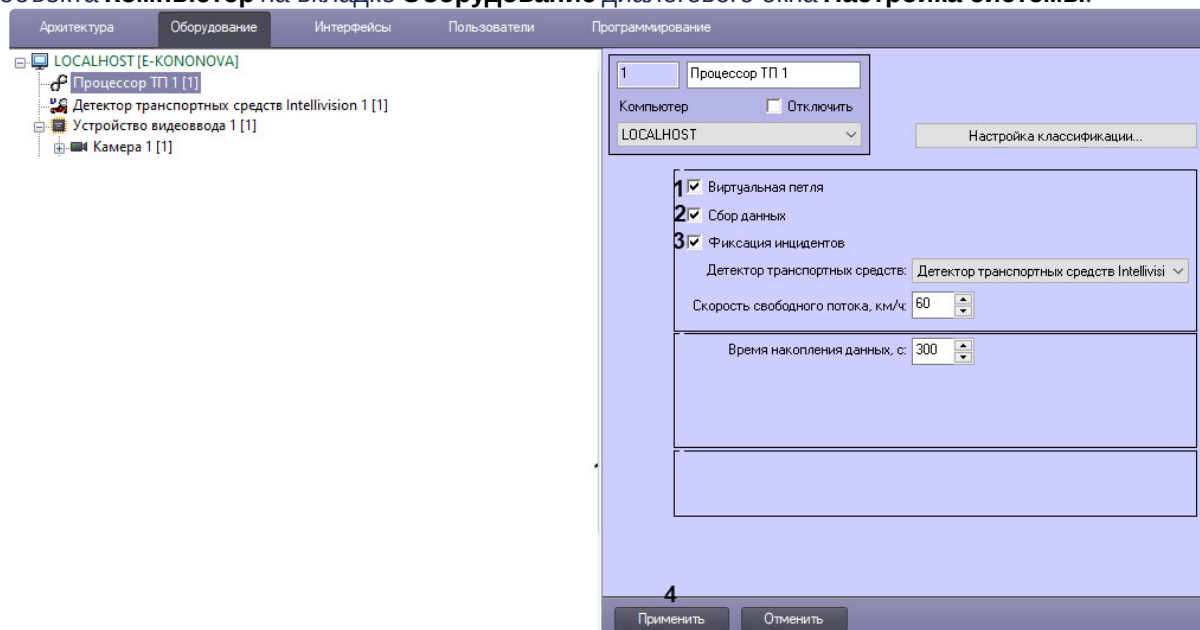
2. Из раскрывающегося списка **Детектор транспортных средств (1)** выбрать модуль **Детектор транспортных средств Intellivision**.
3. В поле со списком **Время накопления данных, с (2)** ввести временной период в секундах, в течение которого модуль **Процессор ТП** принимает сообщения от модуля **Детектор транспортных средств Intellivision** и производит усреднение характеристик транспортного потока. По истечении данного периода данные сохраняются в базу данных модуля **Процессор ТП**.
4. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить (3)**.

Настройка взаимодействия модулей **Процессор ТП** и **Детектор транспортных средств Intellivision** завершена.

Выбор режима работы модуля **Процессор ТП**

Выбор режима работы модуля **Процессор ТП** производится следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Процессор ТП**, который создается на базе объекта **Компьютер** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы**.



2. Для включения режима работы имитации виртуальной петли установить флажок **Виртуальная петля** (1). Результатом работы в данном режиме является ретрансляция событий о въезде/выезде транспортного средства из зоны детектирования, регистрируемых модулем **Детектор транспортных средств Intellivision**. По умолчанию события ретранслируются без сохранения в базе данных процессора ТП. Чтобы включить сохранение событий в базе данных, необходимо выполнить шаг 3.

**Примечание.**

Скорость транспортного средства будет отображена в столбце **Доп. инфо** интерфейсного объекта **Протокол событий**, если установлен флажок **Виртуальная петля**.

Источник	Событие	Раздел	Доп. инфо	Дата	Время
Процессор ТП 1	Виртуальная петля		34	19-04-16	16:34:35
Сервер распознавания номеров 1	Номер определен		y500ун63	19-04-16	16:34:36
Процессор ТП 1	Виртуальная петля		34	19-04-16	16:34:36
Процессор ТП 1	Виртуальная петля		34	19-04-16	16:34:38
Сервер распознавания номеров 1	Номер определен		к830ам163	19-04-16	16:34:39
Процессор ТП 1	Виртуальная петля		34	19-04-16	16:34:39

3. Для включения режима сбора и записи данных о транспортных потоках в базу данных процессора ТП установить флажок **Сбор данных** (2).
4. Для включения режима фиксации и записи инцидентов в транспортном потоке в базу данных процессора ТП установить флажок **Фиксация инцидентов** (3).

**Примечание.**

На момент написания документации фиксируются только инциденты **Проезд по встречной**.

5. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить** (4).

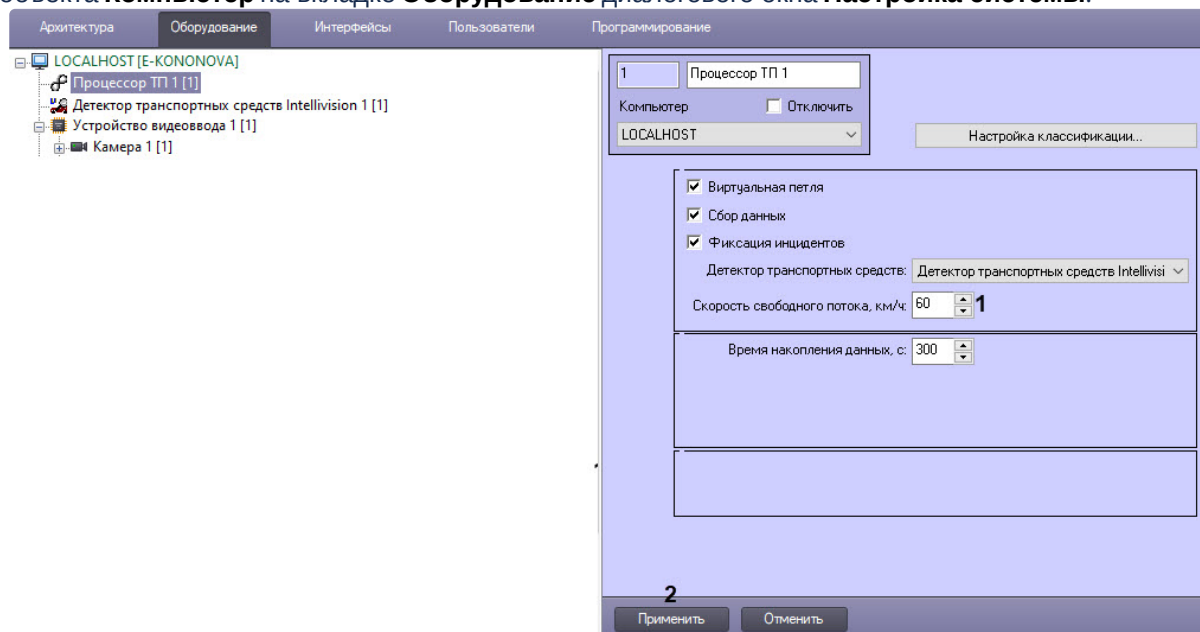
Выбор режима работы модуля **Процессор ТП** завершен.

Задание скорости свободного потока

Константа **Скорость свободного потока** характеризует детектируемый участок дороги и заносится в базу данных в случае, если за время накопления данных ни одно транспортное средство не было зарегистрировано.

Задание скорости свободного потока производится следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Процессор ТП**, который создается на базе объекта **Компьютер** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы**.



2. В поле со списком **Скорость свободного потока, км/ч (1)** ввести скорость в километрах в час свободного транспортного потока в зоне детектирования.
3. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить (2)**.

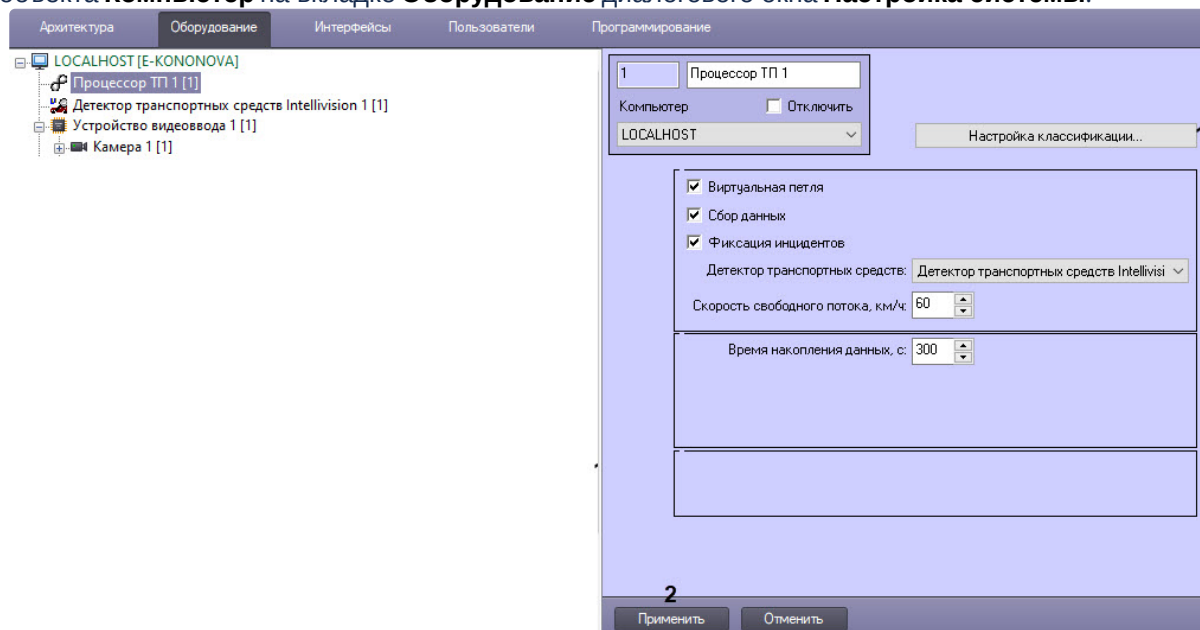
Задание скорости свободного потока завершенно.

Настройка классификации транспортных средств по длине

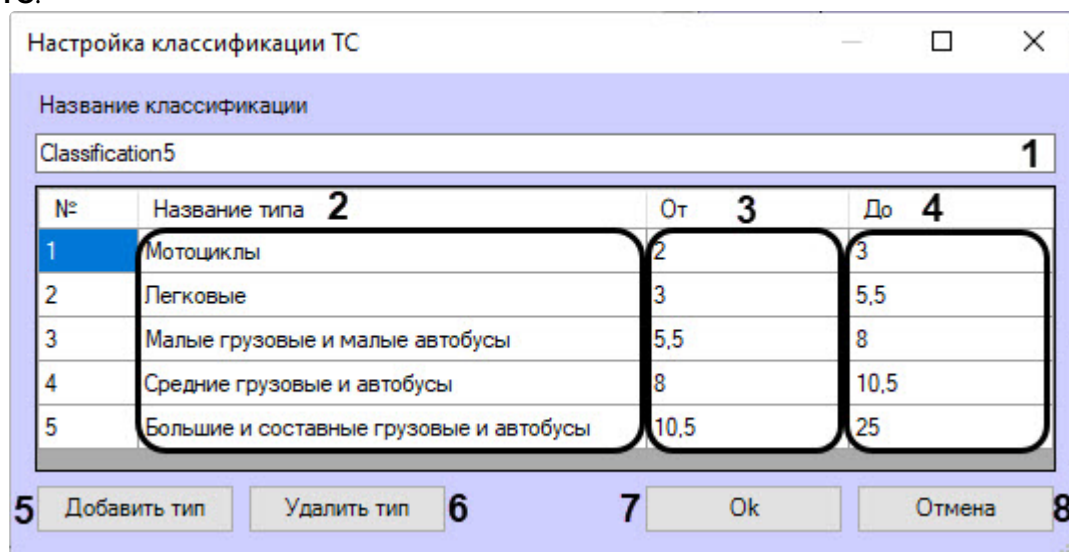
Существует возможность настраивать классификацию детектируемых транспортных средств по длине.

Для настройки классификации транспортных средств необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на панель настройки объекта **Процессор ТП**, который создается на базе объекта **Компьютер** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы**.



2. Нажать кнопку **Настройка классификации...** (1).
3. В результате выполнения операции отобразится диалоговое окно **Настройка классификации ТС**.



4. В поле **Название классификации** (1) ввести название настраиваемой классификации транспортных средств.
5. Для редактирования типов транспортных средств выполнить следующую последовательность действий:
  - a. В столбце **Название типа** (2) ввести требуемые названия типов транспортных средств.
  - b. В столбцах **От** (3) и **До** (4) задать диапазоны длин транспортных средств, относящихся к соответствующим типам. Значения границ диапазонов вводятся в метрах. Тип детектируемого транспортного средства будет определяться на основании принадлежности длины этого средства одному из диапазонов.

**⚠ Внимание!**

Для каждой пары типов транспортных средств диапазоны длин не должны пересекаться.

6. Для добавления в классификацию нового типа транспортных средств нажать кнопку **Добавить тип (5)** и в появившейся строке выполнить шаги 5a-5b.
7. Для удаления типа транспортных средств из классификации выделить строку, соответствующую требуемому типу, после чего нажать кнопку **Удалить тип (6)**.
8. Для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Настройка классификации ТС** нажать кнопку **Ок (7)**.

**ℹ Примечание.**

Для закрытия диалогового окна **Настройка классификации ТС** без сохранения изменений следует нажать кнопку **Отмена (8)**.

9. Нажать кнопку **Применить (2)** для сохранения настроек.

Настройка классификации транспортных средств по длине завершена.

### 11.2.25 Сервер работы с радаром

Функциональные характеристики программного модуля Сервер работы с радаром

Программный модуль **Сервер работы с радаром** обеспечивает реализацию следующих функций:

1. регистрация аппаратных устройств Радар, предназначенных для измерения скорости транспортных средств;
2. запись в базу данных событий со скоростью движения транспортных средств.

С программным комплексом *Авто-Интеллект* совместимы следующие модели радаров:

1. Искра ДА/210;
2. Рапира.

**ℹ Примечание**

При использовании модулей **Авто-УРАГАН**, **CARMEN-Авто** или **Seenaptec** также доступно определение скорости транспортного средства по видео без использования радара.

Требования к монтажу и установке радаров для программного модуля Сервер работы с радаром

Монтаж и установка радара осуществляется в соответствии с документацией к устройству.

**ℹ Примечание.**

При совместной работе программных модулей **Сервер работы с радаром** и **Детектор транспорта** требуется, чтобы пятно захвата скорости транспортного средства радаром находилось в непосредственной близости от области захвата петлевого детектора программного модуля **Детектор транспорта** по направлению движения транспортного средства.



## Настройка программного модуля Сервер работы с радарми

Программный модуль **Сервер работы с радарми** предназначен для регистрации и настройки в системе аппаратных устройств Радар.

При настройке программного модуля **Сервер работы с радарми** требуется указать настройки подключения и установки аппаратного устройства Радар и задать параметры определения скорости движения транспортных средств.

Порядок настройки программного модуля Сервер работы с радарми

Настройка устройства Радар в программном комплексе *Авто-Интеллект* заключается в создании и настройке системного объекта, соответствующего программному модулю **Сервер работы с радарми**.

Настройка объекта **Сервер работы с радарми** осуществляется в следующей последовательности:

1. Настройка подключения аппаратного устройства Радар к Серверу программного комплекса *Авто-Интеллект*.
2. Выбор видеокамер для совместной работы программного модуля **Сервер работы с радарми** с программными модулями **Авто-УРАГАН**, **CARMEN-Авто** или **Seenaptec**.
3. Установка значения максимально допустимой скорости движения транспортных средств.
4. Задание разрешенной скорости движения транспортных средств для отображения в отчете о распознанном номере.
5. Выбор моделей и параметров установки программного модуля **Сервер работы с радарми**.
6. Выбор направления движения транспортных средств относительно устройства Радар для определения их скорости движения.
7. Установка значения расстояния между устройством Радар и транспортным средством, на котором будет производиться определение скорости.
8. Настройка дополнительных параметров для совместной работы программного модуля **Сервер работы с радарми** с аппаратным устройством Радар.
9. Установка значения минимальной скорости движения транспортного средства, определяемой устройством Радар.

Настройка подключения устройства Радар к Серверу

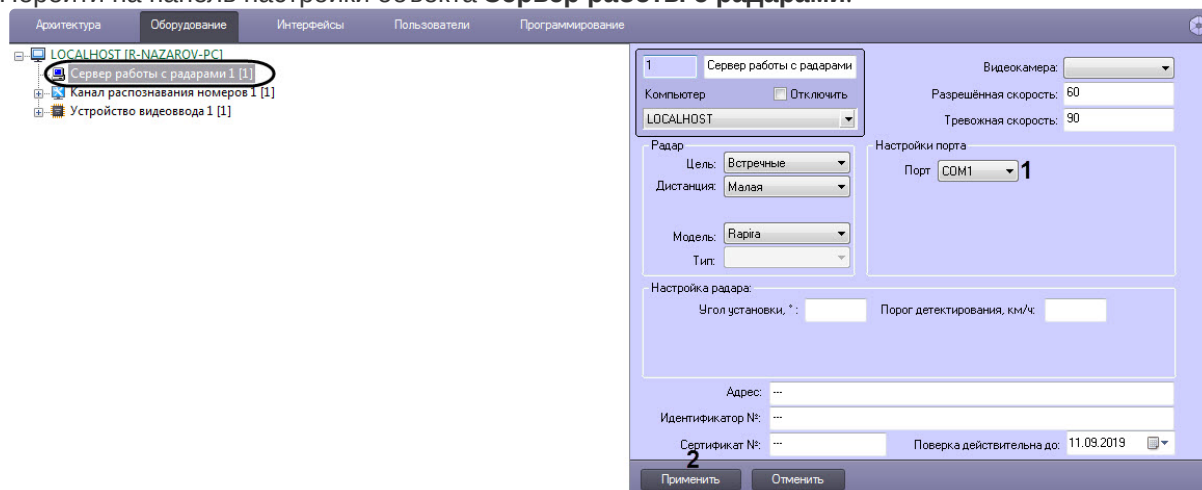
Устройство Радар подключается к последовательному (COM) порту Сервера. В программном комплексе *Авто-Интеллект* имеется возможность подключения произвольного количества устройств Радар, в зависимости от потребностей пользователя.

Обмен данными с устройством Радар осуществляется через последовательный (COM) порт в соответствии со специализированным протоколом. Для каждого устройства Радар используются индивидуальные протоколы обмена.

Настройка нескольких последовательных (COM) портов выполняется поочередно. Каждому устройству Радар в программном комплексе *Авто-Интеллект* соответствует объект **Сервер работы с радарми**, создаваемый и настраиваемый на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройка системы** программного комплекса *Авто-Интеллект*.

Для настройки последовательного (COM) порта, используемого для подключения устройства Радар, необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Сервер работы с радаром**.



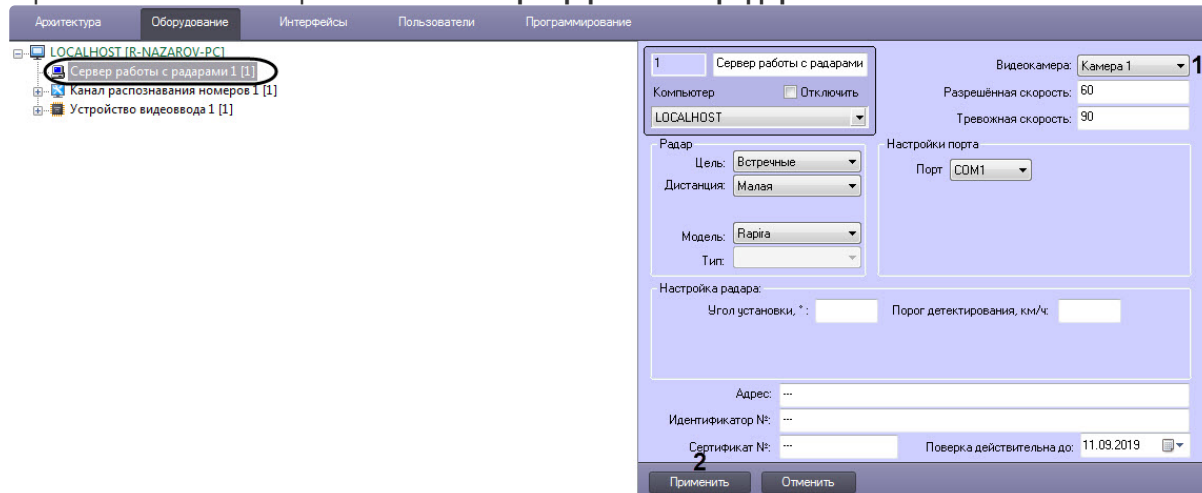
2. Из списка **Порт (1)** выбрать номер последовательного (COM) порта подключения устройства Радар.
3. Нажать кнопку **Применить (2)** для сохранения всех изменений.

На этом настройка подключения устройства Радар к Серверу завершена.

Выбор видеокамеры для совместной работы программного модуля Сервер работы с радаром и Канала распознавания номеров

Для совместной работы программного модуля **Сервер работы с радаром** и Канала распознавания номеров требуется указать видеокамеру, которая настроена для совместной работы с Каналом распознавания номеров. Для этого необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Сервер работы с радаром**.



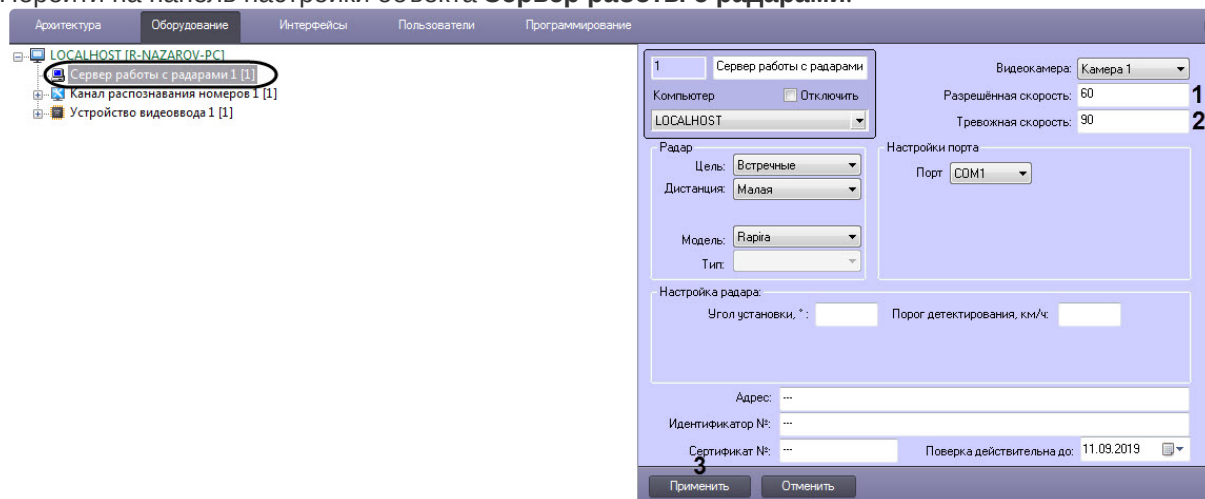
2. Из раскрывающегося списка **Видеокамера (1)** выбрать видеокамеру, которая используется для работы с Каналом распознавания номеров.
3. Нажать кнопку **Применить (2)**.

Выбор видеокамеры для совместной работы программного модуля **Сервер работы с радаром** и Канала распознавания номеров завершен.

## Настройка скорости движения транспортных средств

При использовании программного модуля **Сервер работы с радаром** имеется возможность указания разрешенной скорости движения транспортных средств, а также максимально допустимой скорости движения транспортного средства, при превышении которой в системе будет генерироваться событие о превышении скорости движения. Для этого необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Сервер работы с радаром**.



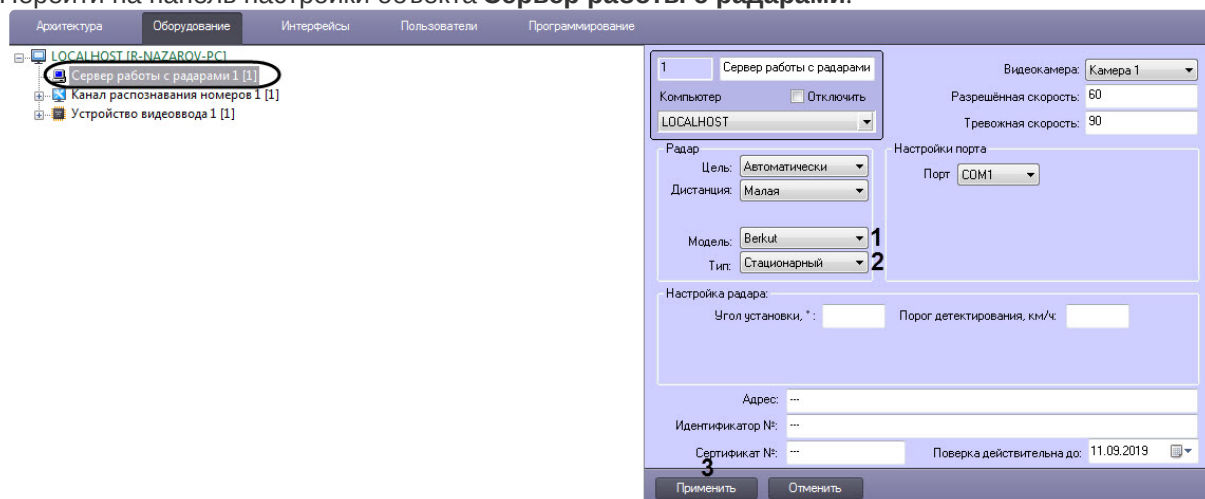
2. поле **Разрешенная скорость** (1) ввести разрешенную скорость в км/ч движения транспортных средств.
3. В поле **Тревожная скорость** (2) ввести максимально допустимую скорость в км/ч движения транспортных средств.
4. Нажать кнопку **Применить** (3).

Настройка скорости движения транспортных средств завершена.

## Выбор модели и типа установки устройства Радар

Для выбора модели и типа устройства Радар требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Сервер работы с радаром**.



2. Из раскрывающегося списка **Модель** (1) выбрать модель поддерживаемого установленного устройства Радар.

**⚠ Внимание!**

Корректная работа моделей *Iskra-1*, *Iskra-1B*, *Iskra-1D*, *Iskra-1KRIS* установленного устройства Радар не гарантируется.

- Из раскрывающегося списка **Тип (2)** выбрать тип установки устройства Радар:
  - Стационарный** - если устройство Радар устанавливается стационарно.
  - Движущийся** - если устройство Радар установлено на движущихся транспортных средствах.

**ℹ Примечание**

Доступность раскрывающегося списка **Тип** зависит от выбранной модели устройства Радар.

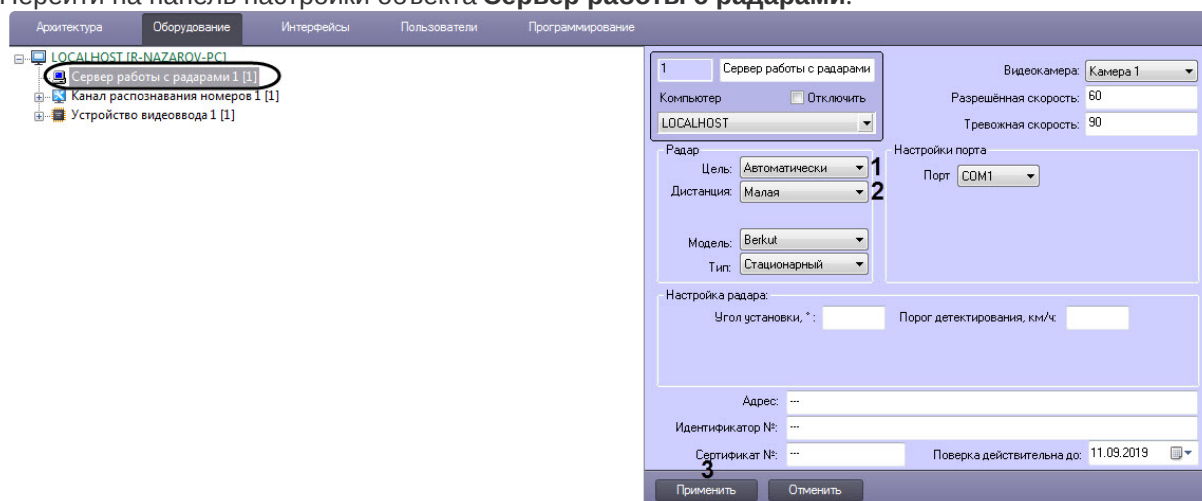
- Нажать кнопку **Применить (3)**.

Выбор модели и типа установки устройства Радар завершен.

Настройка направления движения транспортного средства и дистанции

Настройка направления движения транспортного средства и дистанции осуществляется следующим образом:

- Перейти на панель настройки объекта **Сервер работы с радарами**.



- Из раскрывающегося списка **Цель (1)** выбрать направление движения транспортного средства относительно устройства Радар для определения скорости движения:
  - Автоматически** - если необходимо автоматически определять скорость движения для транспортных средств, движущихся относительно устройства Радар.
  - Встречные** - если необходимо определять скорость движения для транспортных средств, движущихся к установленному устройству Радар.
  - Попутные** - если необходимо определять скорость движения для транспортных средств, движущихся от установленного устройства Радар.
- При настройке программного модуля **Авто-УРАГАН** или **CARMEN-Авто** требуется из раскрывающегося списка **Дистанция (2)** выбрать расстояние от устройства Радар до места определения скорости движения транспортного средства, на котором требуется определять скорость движения.

**Примечание**

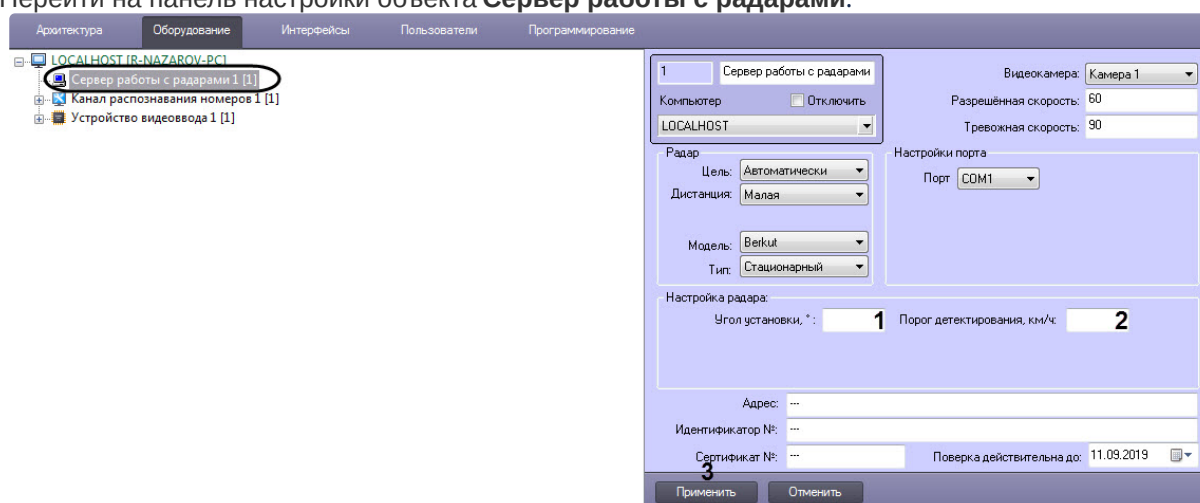
- Физическое расстояние от устройства Радар до места определения скорости движения указано в документации к устройству Радар.
- Значение параметра **Дистанция** определяется экспериментальным путем.

4. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Настройка направления движения транспортного средства и дистанции завершена.

Настройка устройства Радар

Для настройки устройства Радар необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Сервер работы с радарамии**.2. В поле **Угол установки (1)** ввести угол наклона, под которым установлено устройство Радар над полосой дорожного движения (см. официальную документацию по устройству Радар).**Примечание.**

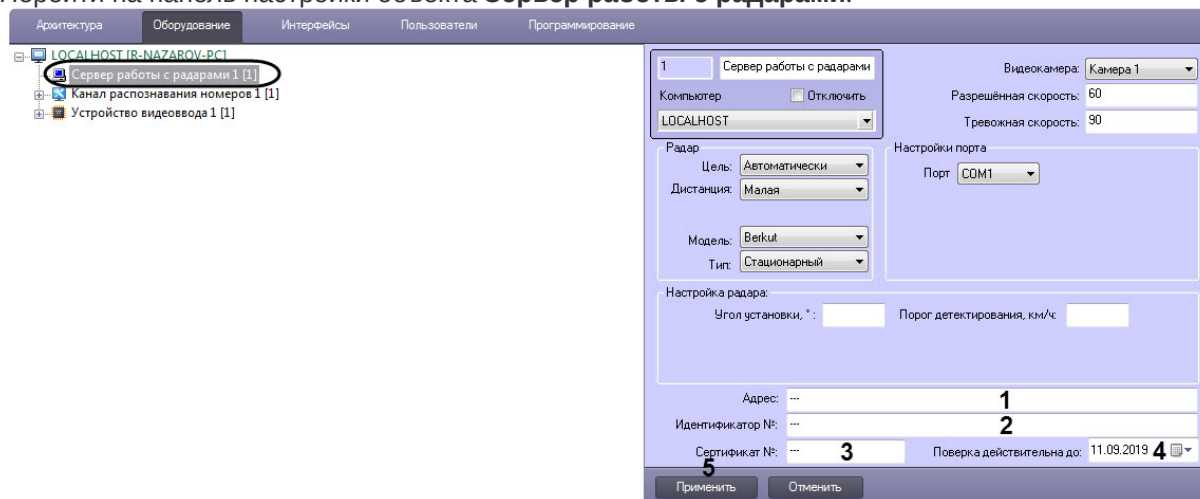
В зависимости от модели радара, данная опция может быть проигнорирована, если она не используется для данной модели радара (см. официальную документацию по устройству Радар).

3. В поле **Порог детектирования, км/ч (2)** ввести минимальную скорость движения транспортных средств, определяемую устройством Радар. Для транспортных средств, движущихся медленней заданного порога, скорость движения устройством Радар определяться не будет.
4. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Настройка устройства Радар завершена.

Задание сведений об устройстве Радар для отображения в отчете о распознанном номере

Задание сведений об устройстве Радар для отображения в отчете о распознанном номере осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Сервер работы с радаром**.

2. В поле **Адрес (1)** ввести адрес местонахождения устройства Радар (3).
3. В поле **Идентификатор № (2)** ввести заводской идентификационный номер устройства Радар.
4. В поле **Сертификат № (3)** ввести номер соответствующего устройству Радар сертификата.
5. Из раскрывающегося списка **Проверка действительна до (4)** выбрать дату, до достижения которой действительна метрологическая поверка устройства Радар.

**Примечание.**

Для выбора даты используется календарь.

6. Нажать кнопку **Применить (5)**.

Задание сведений об устройстве Радар завершено.

### Настройка совместной работы канала распознавания номеров и программного модуля Сервер работы с радаром

Существует возможность совместной работы канала распознавания номеров и программного модуля *Сервер работы с радаром*. Данная работа заключается в сопоставлении каждого транспортного средства, распознанного каналом распознавания номеров, значению скорости движения, установленной устройством Радар.

**Примечание**

Данная настройка задается только при использовании программного модуля *Авто-УРАГАН*, *CARMEN-Авто* или *Seenaptec*.

Для настройки совместной работы канала распознавания номеров и программного модуля *Сервер работы с радаром* требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующий активированному программному модулю *Авто-УРАГАН*, *CARMEN-Авто* или *Seenaptec* (см. раздел

Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров).

2. Перейти на вкладку **Настройки радара** (1).
3. Выбрать объект **Сервер работы с радарми** (2) из списка доступных объектов в системе, который соответствует устройству Радар, направленному на ту же полосу дорожного движения, что и видеокамера, работающая совместно с каналом распознавания номеров.
4. В поле **Время синхронизации** (3) указать время в миллисекундах, за которое автомобиль должен проехать расстояние от места фиксации скорости движения транспортного средства устройством Радар до участка дороги, куда направлена видеокамера, работающая совместно с каналом распознавания номеров.

**Примечание**

Параметр **Время синхронизации** предназначен для синхронизации работы канала распознавания номеров и программного модуля *Сервер работы с радарми*.

5. Установить флажок **Фильтровать события от радара** (4) для фиксации только первой скорости от устройства Радар, остальные скорости игнорируются до истечения времени задержки или распознавания номера.
6. Нажать кнопку **Применить** (5).

Настройка совместной работы канала распознавания номеров и программного модуля *Сервер работы с радарми* завершена.

## 11.2.26 Анализ трафика

### Функциональные характеристики программного модуля Анализ трафика

Программный модуль *Анализ трафика* предназначен для определения общих характеристик транспортного потока в целом и каждого транспортного средства в частности.

Программный модуль *Анализ трафика* выполняет следующие функции:

1. Определение общего количества транспортных средств, проехавших по полосам автодороги.
2. Фиксация даты и времени регистрации транспортного средства.
3. Определение класса транспортного средства.
4. Вычисление суммарного количества транспортных средств по каждому типу.
5. Определение скорости транспортного средства с помощью алгоритма обработки видеоизображения.
6. Определение скорости движения транспортных средств, двигающихся по установленной полосе.
7. Определение средней скорости движения транспортного потока.
8. Определение средней скорости движения транспортных средств по следующим классам:
  - 8.1 легковой автомобиль;
  - 8.3 грузовой автомобиль менее 12 метров;
  - 8.4 грузовой автомобиль более 12 метров;
  - 8.5 автобус.
9. Определение дистанции до 255 метров между транспортными средствами .
10. Определение загруженности дороги.
11. Регистрация нарушений некоторых правил дорожного движения.
  - 11.1 превышение максимально допустимой скорости движения.
  - 11.2 выезд на полосу встречного движения.
  - 11.3 нарушение правил остановки транспортных средств.
  - 11.4 движение задним ходом.
  - 11.5 проезд транспортных средств запрещенного типа.
12. Обнаружение заторов на проезжей части автодороги.

Для построения отчетов по результатам работы детектора используются следующие средства:

1. Модуль *Web-подсистема отчетов*. Данный модуль не входит в дистрибутив ПК *Авто-Интеллект* и устанавливается отдельно (подробнее см. документ [Подсистема Web Report System](#)).
2. Объект **Трафик монитор**. Настройка данного объекта описана в разделе [Настройка диалогового окна Трафик монитор](#), работа с диалоговым окном – в разделе [Руководство Оператора](#).

### Лицензирование программного модуля Анализ трафика

В программном модуле *Анализ трафика* используются алгоритмы производства *RoadAR*.

Для программного модуля *RoadAR* существует два типа лицензии:

1. Slow;
2. Fast.



#### Примечание

Подробнее см. [Функциональные характеристики программного модуля RoadAR](#).



Лицензирование программного модуля распознавания номеров *RoadAR* осуществляется по обрабатываемым каналам видео с учетом типа лицензии, т.е. ключевой файл *intellect.sec* приобретается на некоторое количество камер, использующихся данным модулем в режиме *Slow* или *Fast*, с оплатой за каждую камеру.

Дополнительные ключевые файлы не требуются.

## Настройка программного модуля Анализ трафика

Порядок настройки программного модуля Анализ трафика

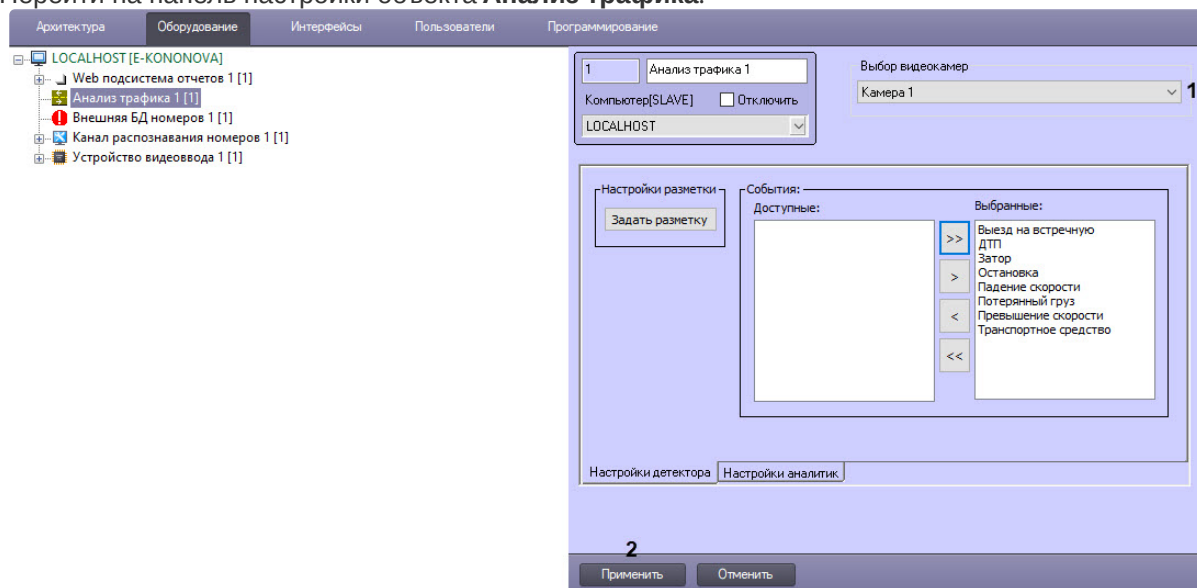
Настройка программного модуля *Анализ трафика* необходимо осуществлять в следующей последовательности:

1. Выбрать видеочамеру для работы с программным модулем *Анализ трафика*.
2. Указать параметры разметки дороги в утилите редактирования: задать полосы, области статичных объектов, направление движения.
3. Сохраняем файл в формате JSON, содержащий параметры разметки.
4. Выбрать аналитики, которые будут включены в SDK.
5. Настроить эти аналитики на вкладке **Настройки аналитик**.

Выбор видеочамеры для работы с программным модулем Анализ трафика

Выбор видеочамеры для работы с программным модулем *Анализ трафика* происходит так:

1. Перейти на панель настройки объекта **Анализ трафика**.



2. Из раскрывающегося списка **Выбор видеочамер** (1) выбрать видеочамеру, направленную на дорожное полотно, видеосигнал с которой будет обрабатываться программным модулем *Анализ трафика*.

### 3. **Примечание**

Видеочамера предварительно должна быть создана и настроена в ПК *Интеллект*.

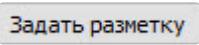
4. Для сохранения изменений нажать кнопку **Применить** (2).

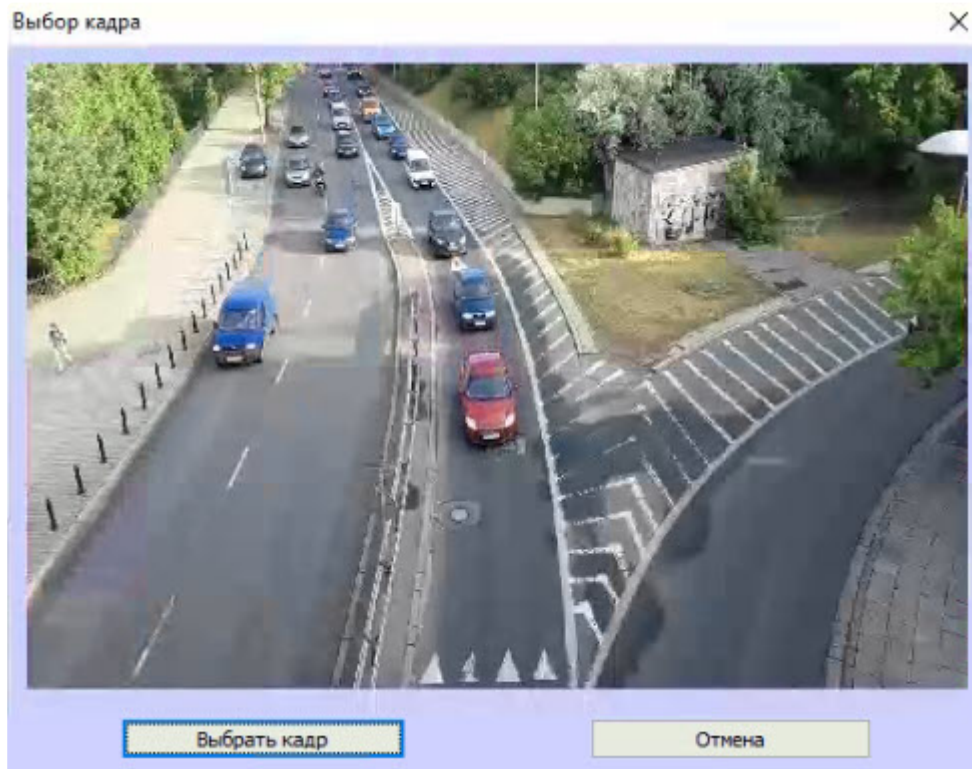
Выбор видеочамер для работы с программным модулем *Анализ трафика* завершен.

### Определение параметров разметки дороги

Для работы с модулем *Анализ трафика* требуется определить параметры разметки дороги, для этого:

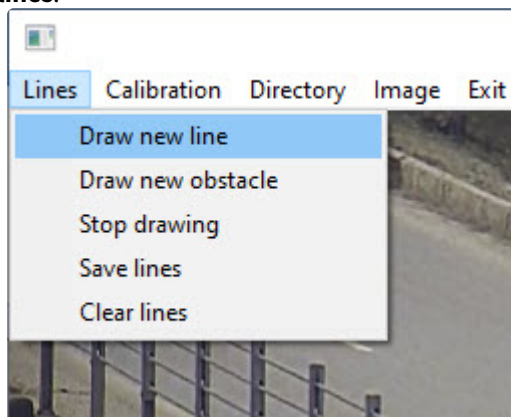
1. Перейти на настроечную панель объекта **Анализ трафика**.

2. На панели настроек нажать кнопку **Задать разметку**  для открытия утилиты редактирования.
3. В открывшемся окне **Выбор кадра** нажать кнопку **Выбрать кадр**, чтобы остановить видеозапись и определить дорожную разметку на этом видеокadre.



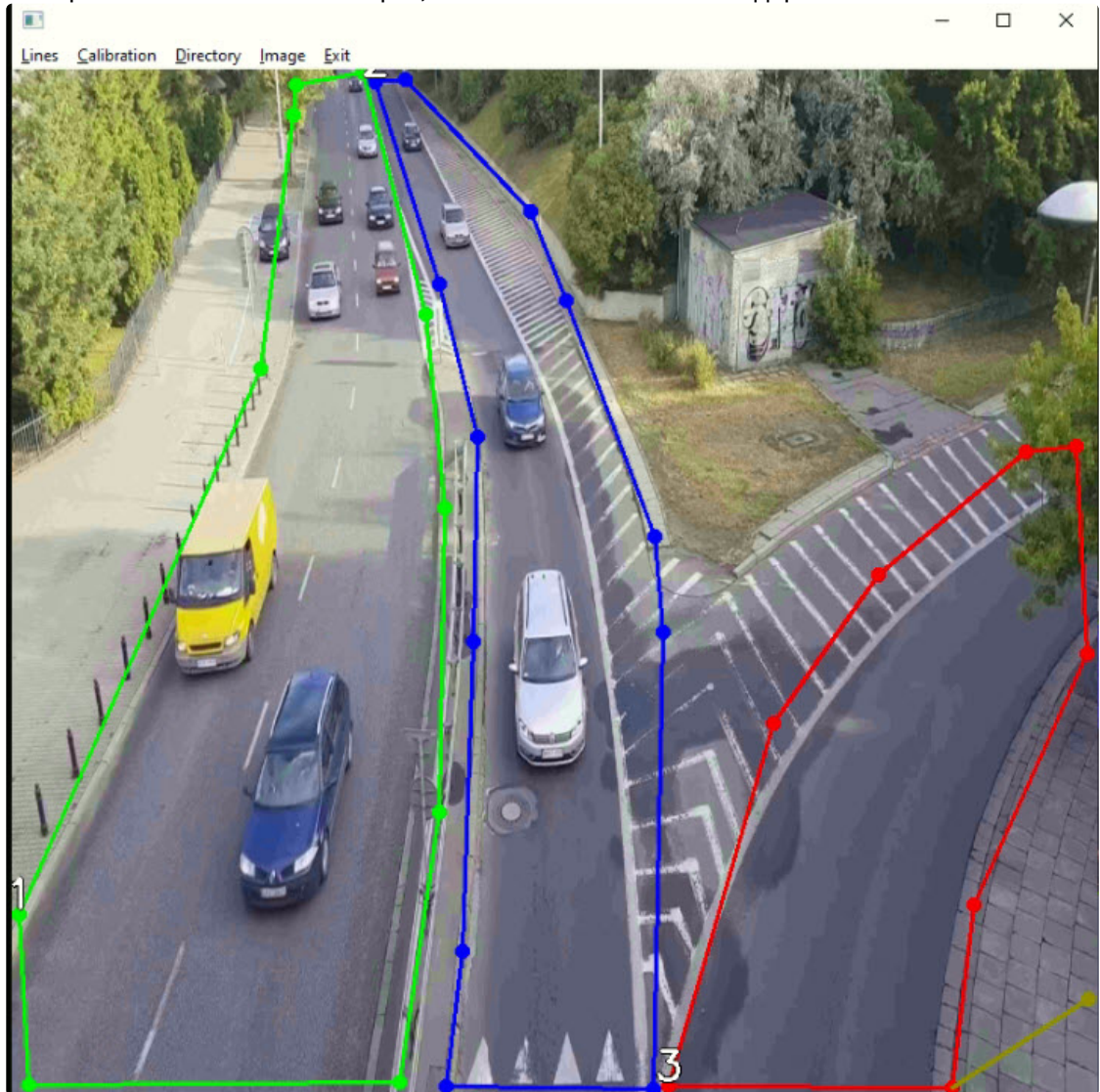
В результате откроется утилита редактирования разметки.

4. В открытой утилите редактирования на выбранном кадре видеозаписи обозначить границы дорожных полос:
  - a. В строке меню выбрать пункт **Lines** → **Draw new line**. Для удаления линии выбрать **Clear lines**.



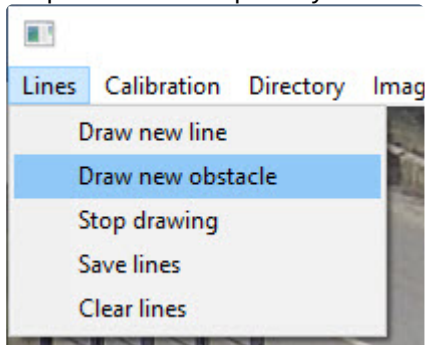
- b. Обозначить границы дорожной полосы.

с. Повторить шаги 4а и 4б столько раз, сколько полос имеется на дорожном полотне.



5. Обозначить границы неподвижных объектов:

а. В строке меню выбрать пункт **Lines** → **Draw new obstacle**.



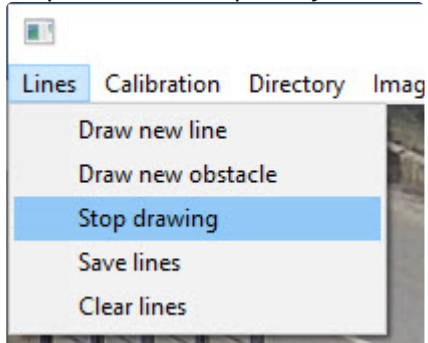
б. Обозначить границы неподвижных объектов.

с. Повторить шаги 5а и 5б столько раз, сколько неподвижных объектов имеется в кадре.

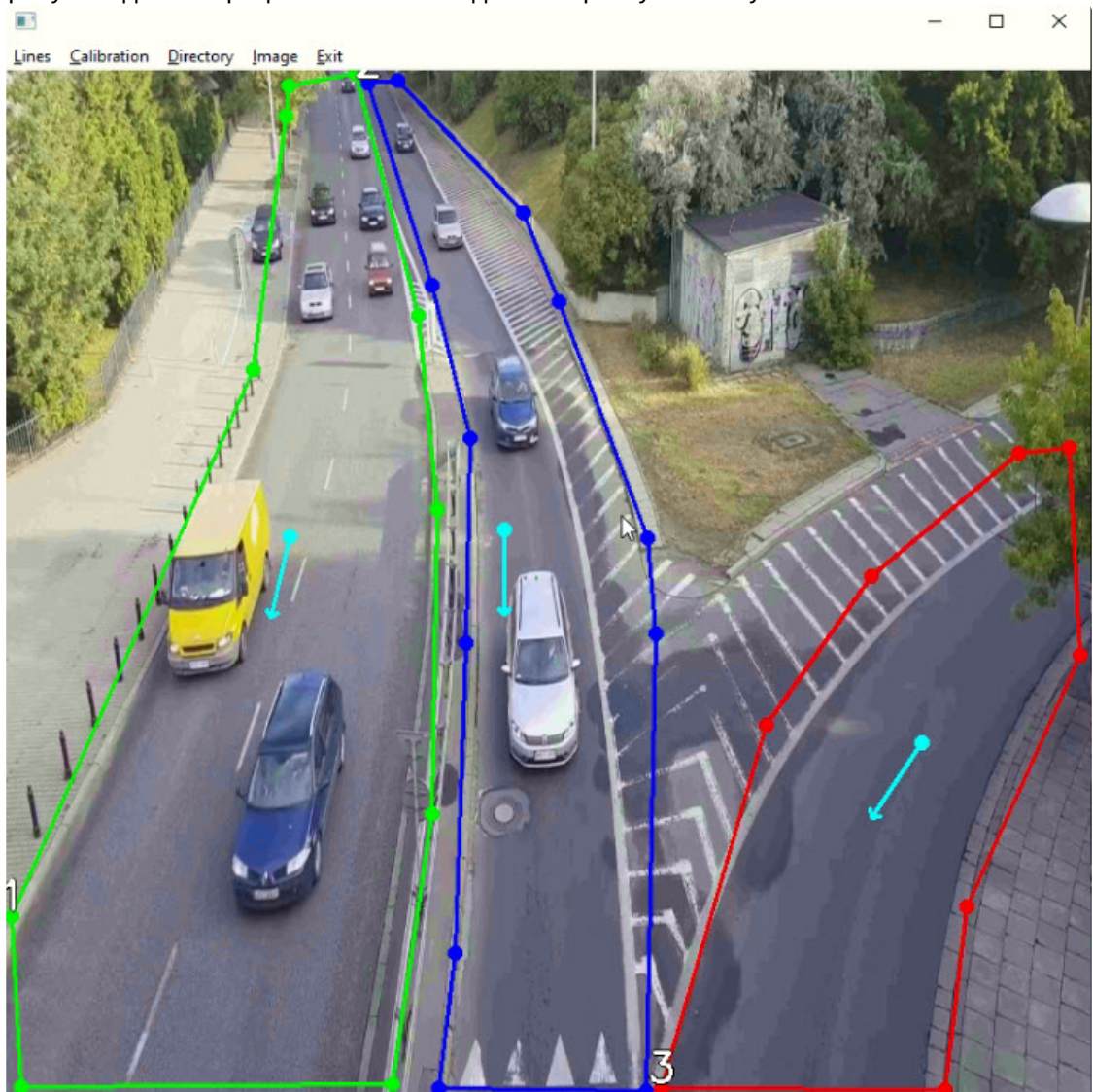


6. Указать направление движения на полосах:

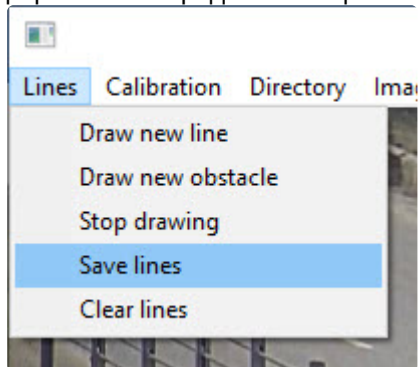
а. В строке меню выбрать пункт **Lines** → **Stop drawing**.



- b. Направить появившиеся на полосах стрелки в сторону движения транспорта. Это требуется для генерации события выезда на встречную полосу.

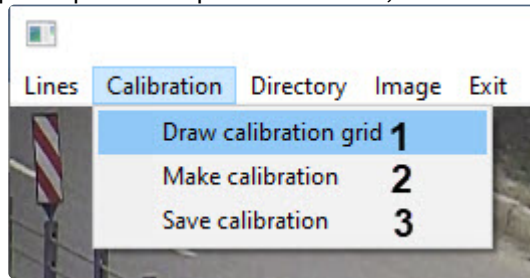


7. В строке меню выбрать пункт **Lines** → **Save lines** для сохранения заданной разметки в файл в формате JSON рядом с EXE-файлом.

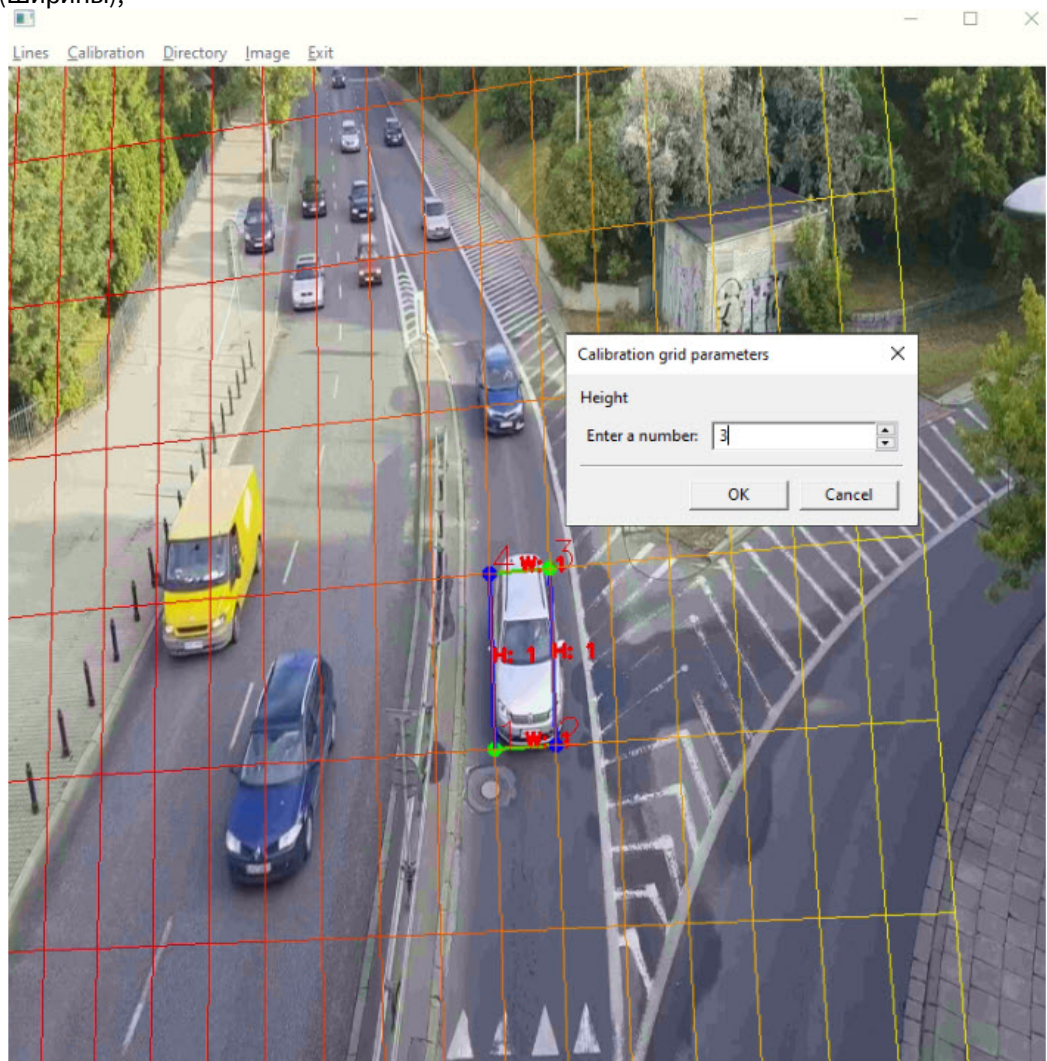


8. Откалибровать размеры:  
 а. Установить соответствие пикселей метрам;

- i. В строке меню выбрать пункт **Calibration** → **Draw calibration grid (1)** для определения размеров калибровочной сетки;

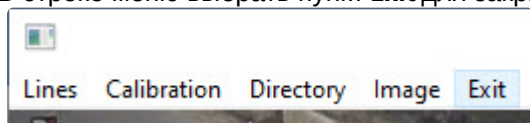


- ii. Сделать двойной клик на размере, в результате откроется окно редактирования соответствующего размера калибровочной сетки: Height (Высоты) или Width (Ширины);



- iii. В поле **Enter a number** установить значение в метрах;  
 iv. Нажать клавишу ввода (Enter).  
 v. Выполнить шаги 8aii-8aiv для второго размера калибровочной сетки.  
 b. В строке меню выбрать пункт **Calibration** → **Make calibration** для выполнения калибровки размеров в соответствии с заданной калибровочной сеткой на шаге 8a (2);

- с. В строке меню выбрать пункт **Calibration** → **Save calibration** для сохранения заданной калибровки в файл в формате JSON рядом с EXE-файлом (3).
9. В строке меню выбрать пункт **Exit** для закрытия утилиты редактирования.

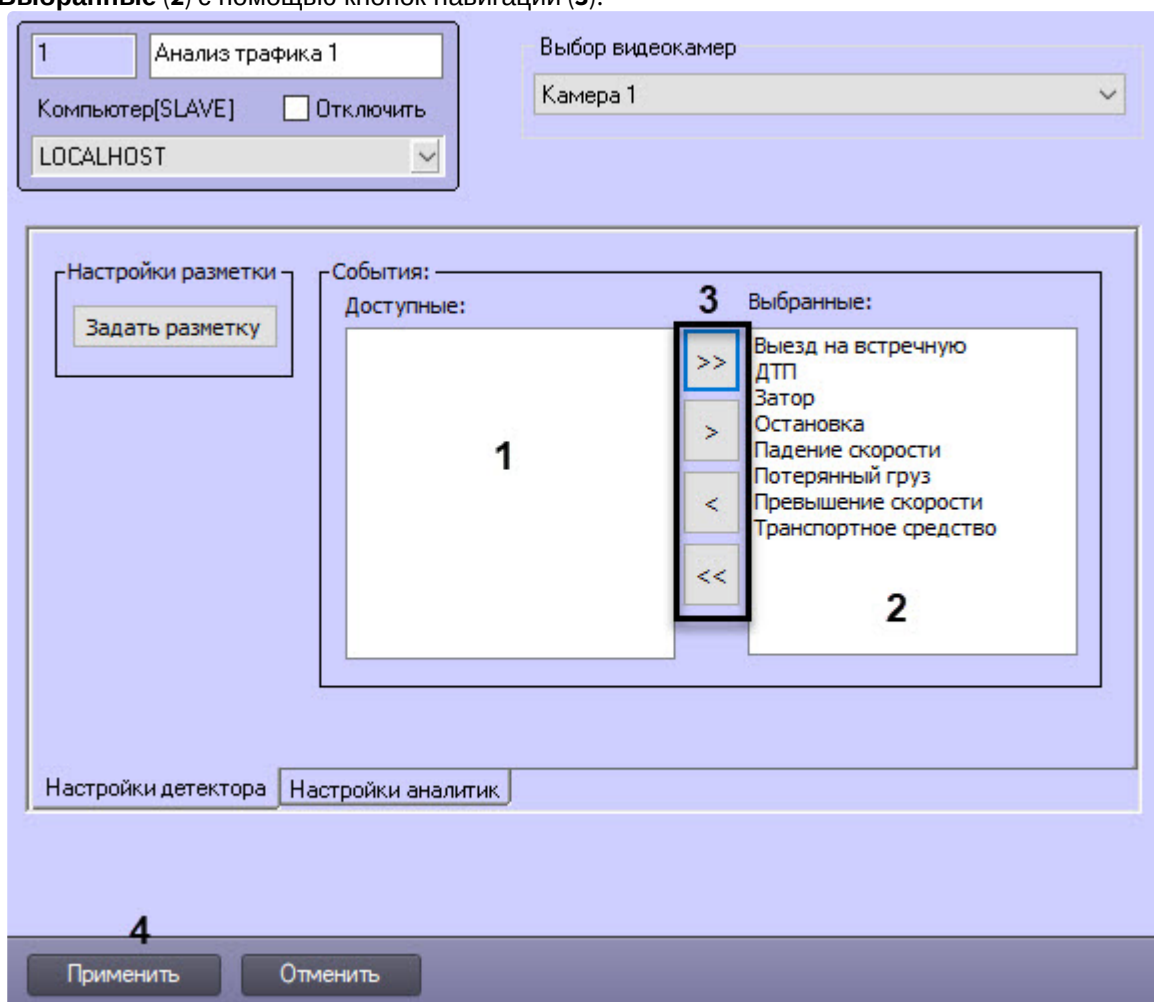


Параметры разметки дороги установлены.

Выбор аналитик

Для работы с модулем *Анализ трафика* требуется выбрать аналитики которые будут включены в SDK, для этого:

1. Перейти на вкладку **Настройки детектора** настроечной панели объекта **Анализ трафика**.
2. Выбрать требуемые аналитики для SDK, перенеся их из списка событий **Доступные** (1) в **Выбранные** (2) с помощью кнопок навигации (3).



3. Сохранить изменения, нажав кнопку **Применить** (4).

Выбор аналитик для SDK завершен.



## Настройка видеоаналитик

Видеоаналитики, которые используются для работы с программным модулем *Анализ трафика*, настраиваются так:

1. Перейти на вкладку **Настройка аналитик** панели настроек объекта **Анализ трафика**.

2. Настроить параметры видеоаналитики **Затор**, которая распознает уплотнение транспортного потока и резкое снижение пропускной способности:

- a. в поле **мин. кол-во ТС** ввести минимальное количество транспортных средств, при котором фиксируется событие **Затор**;

- b. в поле **макс. скорость ТС** ввести максимальную скорость транспортных средств, при которой фиксируется событие **Затор**;
- c. в поле **время фиксации** ввести в минутах время, в течение которого фиксируется событие **Затор**.

3. Настроить параметры видеоаналитики **Падение скорости**, которая позволяет в автоматическом режиме определять падение средней скорости транспортного потока:

- a. в поле **мин. кол-во ТС** ввести минимальное количество транспортных средств, при котором фиксируется событие **Падение скорости**;

Падение скорости	
<input type="text" value="3"/>	мин. кол-во ТС
<input type="text" value="1"/>	% падения скор.
<input type="text" value="5"/>	мин. скорость
<input type="text" value="100"/>	макс. скорость
<input type="text" value="1"/>	интервал проверки

- b. в поле **% падения скор.** ввести в процентах снижение скорости транспортных средств, при которой фиксируется событие **Падение скорости**;
- c. в поле **мин. скорость** ввести минимальную скорость транспортного средства в км/ч на этом участке дороги, которая будет использоваться для расчета снижения скорости и фиксации события **Падение скорости**;
- d. в поле **макс. скорость** ввести максимальную скорость транспортного средства в км/ч на этом участке дороги, которая будет использоваться для расчета снижения скорости и фиксации события **Падение скорости**;
- e. в поле **интервал проверки** ввести в секундах временной промежуток между замерами скорости транспортного потока.
4. Настроить параметры видеоаналитики **ДТП**, которая фиксирует факт дорожно-транспортного происшествия по определенным признакам. Признаки имеют вес и накапливаются для каждого ТС при анализе очередного кадра. Если суммарный вес признаков превышает заданный на шаге 4a порог сработки, фиксируется ДТП.
- a. в поле **порог** ввести суммарный вес признаков, при превышении которого фиксируется факт ДТП. Значение по умолчанию – 20;

ДТП	
<input type="text" value="20"/>	порог
<input type="text" value="180"/>	макс. время остановки
<input type="text" value="13"/>	Вес остановки ТС в зоне
<input type="text" value="7"/>	Вес остановки ТС
<input type="text" value="7"/>	Вес людей рядом с ТС
<input type="text" value="5"/>	Вес пересечения боксов ТС
<input type="text" value="7"/>	Вес резкого ускорения

- b. в поле **макс. время остановки** ввести в секундах максимальное время остановки транспортных средств в опасной зоне/полосе наблюдения. Значение по умолчанию – 180;
- c. в поле **Вес остановки ТС в зоне** ввести вес признака, когда транспортное средство останавливается в опасной зоне, сильно пересекает опасную зону, снижает там скорость и остается в ней дольше времени, указанного в поле **макс. время остановки** на шаге 4b;
- d. в поле **Вес остановки ТС** ввести вес признака, когда транспортное средство останавливается в зоне наблюдения (например, на дороге), сильно пересекает зону наблюдения, снижает там скорость и остается в ней дольше времени, указанного в поле **макс. время остановки** на шаге 4b. Если ТС остановится дольше допустимого времени в опасной зоне, которая наложена на эту полосу наблюдения, этот признак будет проигнорирован как более слабый;

- e. в поле **Вес людей рядом с ТС** ввести вес признака, когда рядом с остановившимся ТС обнаруживается пешеход в опасной зоне, в зависимости от расположения камеры это может быть 3-5 метров;
  - f. в поле **Вес пересечения боксов ТС** ввести вес признака пересечения боксов автомобилей, при этом признак сработает, если хотя бы у одного ТС скорость превышает 25 км/ч;
  - g. в поле **Вес резкого ускорения** ввести вес признака, при котором происходит резкое изменение скорости, характерное для врезающихся друг в друга ТС.
5. Настроить параметры видеоаналитики **Выезд на встречную**, которая распознает факты движения ТС в запрещенном направлении:
- a. в поле **мин. угол** ввести минимальный угол отклонения от направления движения ТС в градусах, при котором фиксируется событие **Выезд на встречную**.

Выезд на встречную

0 мин. угол

6. Настроить параметры видеоаналитики **Превышение скорости**, которая фиксирует факты превышения допустимой скорости:
- a. в поле **ограничение скор.** ввести максимально допустимая на этом участке дороги скорость ТС в км/ч, при превышении которой фиксируется событие **Превышение скорости**;

Превышение скорости

10 ограничение скор.

3 интервал

- b. в поле **интервал** ввести в секундах временной промежуток между замерами скорости транспортного средства.
7. Настроить параметры видеоаналитики **Потерянный груз**, которая распознает факты потери груза:
- a. в поле **мин. достоверность** ввести минимальную достоверность в процентах, при которой фиксируется наступление события **Потерянный груз**;

Потерянный груз

1 мин. достоверность

1 мин. ширина

1000 макс. ширина

1 мин. высота

1000 макс. высота

- b. в поле **мин. ширина** ввести минимальную ширину груза;
- c. в поле **макс. ширина** ввести максимальную ширину груза;
- d. в поле **мин. высота** ввести минимальную высоту груза;
- e. в поле **макс. высота** ввести максимальную высоту груза.

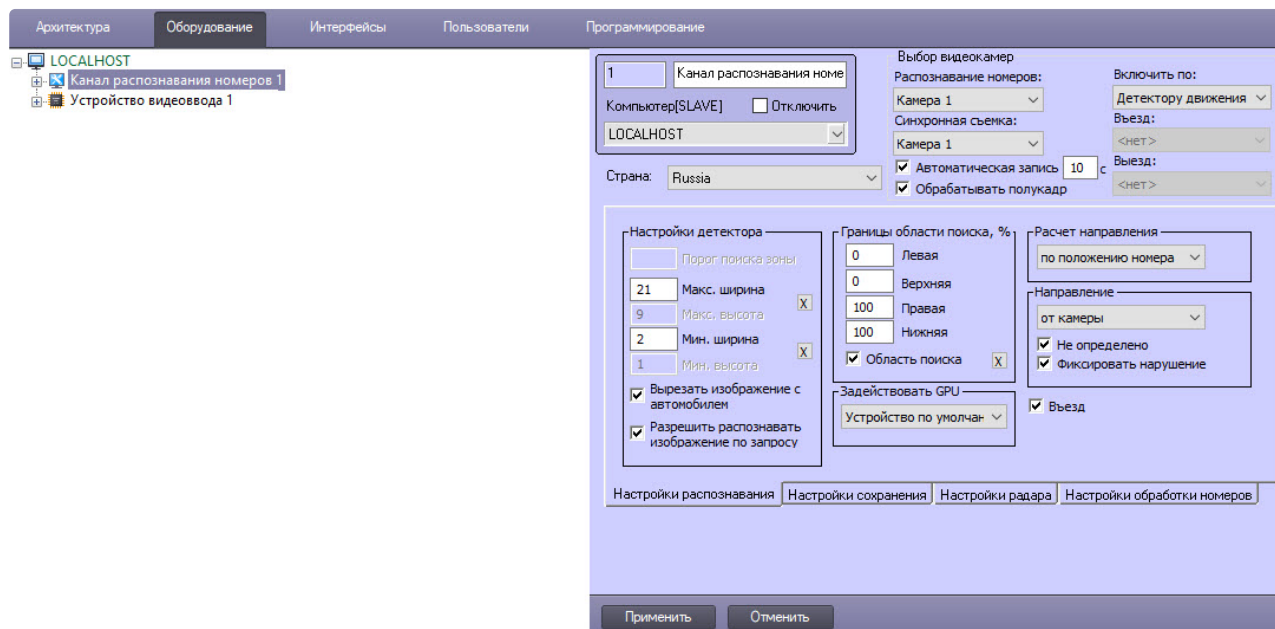
8. Для сохранения изменений нажать кнопку **Применить**

Применить

Настройка видеоаналитик для работы с программным модулем *Анализ трафика* завершена.

## 11.3 Настройка канала распознавания номеров

Конфигурирование канала распознавания происходит на настроечной панели объекта **Канал распознавания номеров**, который создается на базе объекта **Компьютер** на вкладке **Оборудование** диалогового окна **Настройки системы**.



### 11.3.1 Выбор видеокамер для работы с каналом распознавания номеров

Для настройки объекта **Канал распознавания номеров** требуется выбрать основную видеокамеру для распознавания номеров, а также при необходимости указать дополнительную синхронную видеокамеру.

Основная видеокамера для распознавания номеров направляется на полосу движения транспортных средств. Дополнительная синхронная видеокамера направляется в ту же зону, что и основная видеокамера, но может быть установлена в другом месте. Работа основной и дополнительной видеокамер может быть синхронизирована при помощи скриптов и макрокоманд.

Пример. Автозаправочная станция. Основная видеокамера направлена на полосу, по которой автомобили подъезжают к бензоколонке, и распознает их номера. Дополнительная синхронная видеокамера установлена сбоку от полосы и «контролирует» процесс заправки автомашин.

Для выбора требуемых видеокамер необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующий активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля](#),

используемого для распознавания номеров).

- В раскрывающемся списке **Распознавание номеров (1)** выбрать требуемый объект **Камера** (основная видеокamera для распознавания номеров).

**Примечание**

Одна и та же видеокamera может быть использована для разных каналов распознавания номеров.

- В раскрывающемся списке **Синхронная съемка (2)** выбрать требуемый объект **Камера** (дополнительная синхронная видеокamera). Для получения контекстных кадров с ANPR-камеры необходимо выбрать ту же камеру, которая выбрана в качестве основной.

**Внимание!**

Запись кадров с синхронной видеокamerы производится только в том случае, если включена постоянная запись по обеим видеокamerам.

- Нажать кнопку **Применить (3)**.

Выбор видеокamer для канала распознавания номеров завершен.

### 11.3.2 Настройка параметров видеозаписи

Существует возможность записывать видеосигнал, поступающий с видеокamеры распознавания номеров, в течение заданного временного интервала. Если данная функция активирована, запись видеосигнала осуществляется автоматически при распознавании каналом распознавания номеров номерного знака транспортного средства.

#### **Примечание**

Если движение транспорта интенсивное и время между регистрацией двух транспортных средств, движущихся друг за другом, меньше указанного в настройках времени, то запись видеосигнала происходит постоянно.

Для настройки функции автоматической записи видеосигнала необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующий активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

2. Установить флажок **Автоматическая запись** (1) для активации функции автоматической записи видеосигнала при распознании номерного знака транспортного средства.

**Примечание**

Для корректной работы автоматической записи видеосигнала при работе с программным модулем *IntLab* необходимо указать **Время предзаписи** на панели настроек объекта **Камера** (см. [Настройка видеозаписи в режиме предзапись](#)).

3. Указать длительность записи видеосигнала (**2**) при распознавании номерного знака транспортного средства.

**Примечание**

Если в данном поле указать значение 0 секунд, то запустится постоянная запись при обнаружении номера.

4. Для сохранения настроек нажать кнопку **Применить** (**3**).

Настройка функции автоматической записи видеосигнала при регистрации номерного знака транспортного средства завершена.

### 11.3.3 Настройка детектора канала распознавания номеров

Настройка детектора канала распознавания номеров происходит так:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

1 Канал распознавания номе  
Компьютер[SLAVE]  Отключить  
LOCALHOST

Выбор видеоконвертера  
Распознавание номеров: Камера 1  
Синхронная съемка: Камера 1  
Включить по: Детектору движения  
Въезд: <нет>  
Выезд: <нет>  
Автоматическая запись 10 с  
Обрабатывать полукадр

Страна: Russia

**Настройки детектора**  
1 Порог поиска зоны  
21 Макс. ширина 2 X  
9 Макс. высота  
2 Мин. ширина 3 X  
1 Мин. высота  
4  Вырезать изображение с автомобилем  
5  Разрешить распознавать изображение по запросу

**Границы области поиска, %**  
0 Левая  
0 Верхняя  
100 Правая  
100 Нижняя  
 Область поиска X  
Задать GPU  
Устройство по умолчанию

**Расчет направления**  
по положению номера  
Направление  
от камеры  
 Не определено  
 Фиксировать нарушение  
 Въезд

Настройки распознавания | Настройки сохранения | Настройки радара | Настройки обработки номеров

6  
Применить | Отменить

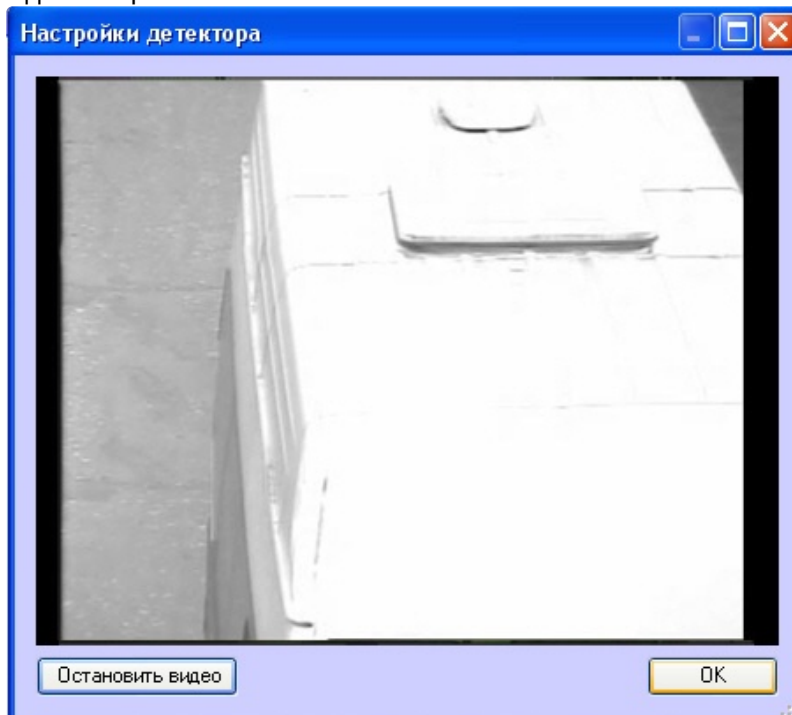
**Примечание**

Доступность параметров зависит от активированного программного модуля (подробнее см. [Панель настройки объекта Канал распознавания номеров](#)).

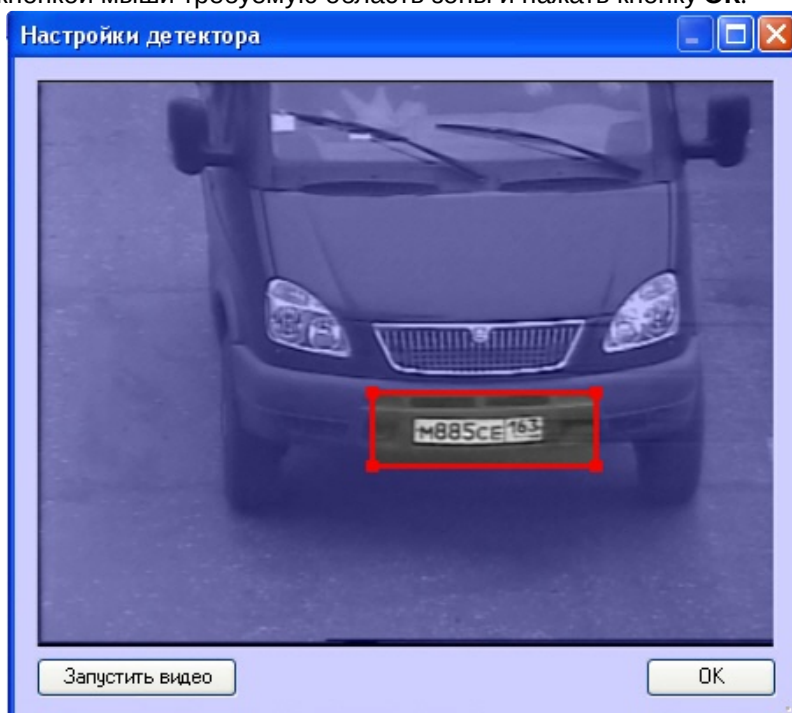
2. Задать параметр **Порог поиска зоны (1)**.
3. Задать параметры **Макс. ширина** и **Макс. высота**:
  - а. Нажать кнопку **X** (2) напротив параметров. Загрузится интерактивный интерфейс задания параметров зоны, представляющий собой видеоизображение с соответствующей



видеокамеры.



- б. В нужный момент времени нажать кнопку **Остановить видео**, после чего выделить левой кнопкой мыши требуемую область зоны и нажать кнопку **ОК**.




**Примечание**

Выделить требуемую область зоны аналогичным образом можно также непосредственно в режиме **Живое видео**.

Результаты задания параметров зоны будут автоматически внесены в поля **Макс. ширина** и **Макс. высота**.

**Примечание**

Не следует устанавливать максимальные размеры больше, чем требуется, так как это замедляет обработку, но не улучшает качество распознавания.

4. Задать параметры **Мин. ширина** и **Мин. высота** по аналогии с параметрами **Макс. ширина** и **Макс. высота**, нажав кнопку  (3).
5. При необходимости установить флажок **Вырезать изображение с автомобилем** (4).

**Примечание**

Настройка вырезания кадра с автомобилем используется только в случае работы с мегапиксельными камерами видеонаблюдения.

6. При необходимости установить флажок **Разрешить распознавать изображение по запросу** (5).
7. Нажать кнопку **Применить** (6).

Настройка детектора канала распознавания номеров завершена.

### 11.3.4 Указание границ зоны поиска номерного знака

По умолчанию канал распознавания номеров при поиске номерного знака сканирует весь кадр видеоизображения, поступающий с видеокамеры. Для уменьшения нагрузки на Сервер имеется возможность указать границы зоны поиска номерного знака в кадре видеоизображения.

**Примечание**

- При указании зоны поиска номерного знака в кадре видеоизображения будут распознаваться и идентифицироваться только те номерные знаки, которые полностью попали в установленные зону поиска.
- Для корректного распознавания номеров титры от видеокамеры не должны попадать в зону поиска номерного знака.

Указать границы зоны поиска номерного знака в кадре видеоизображения можно следующими способами:

1. Ввести вручную значения границ зоны поиска номерного знака.
2. Указание границ зоны поиска на кадре видеоизображения с помощью мыши.

Для задания точных границ зоны поиска номерного знака транспортного средства в кадре видеоизображения требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля](#),


используемого для распознавания номеров).

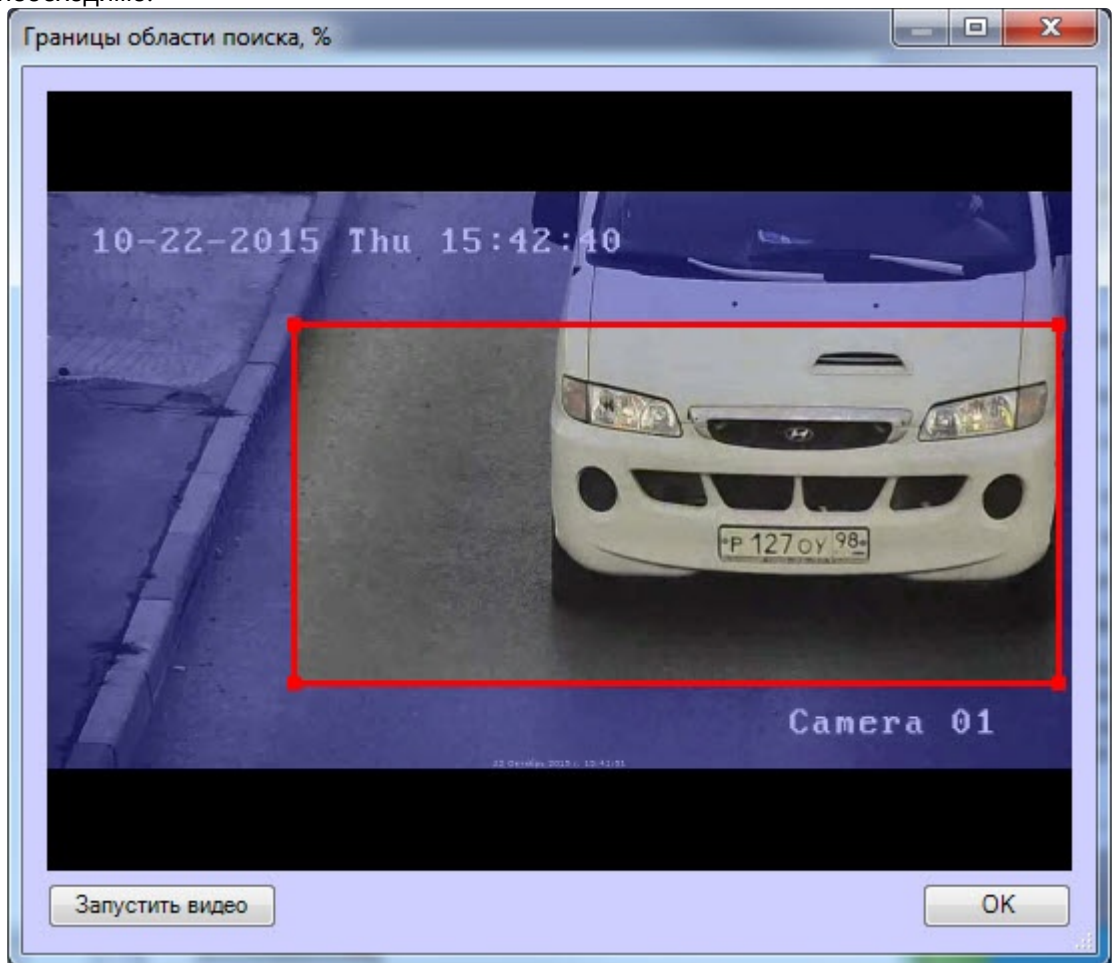
The screenshot shows the configuration window for license plate recognition. It includes the following sections:

- Выбор видеокamer:**
  - Распознавание номеров: Камера 1
  - Синхронная съемка: Камера 1
  - Включить по: Детектору движения
  - Въезд: <нет>
  - Выезд: <нет>
  - Автоматическая запись: 10 с
  - Обрабатывать полукадр:
- Настройки детектора:**
  - Порог поиска зоны:
  - Макс. ширина: 21
  - Макс. высота: 9
  - Мин. ширина: 2
  - Мин. высота: 1
  - Вырезать изображение с автомобилем:
  - Разрешить распознавать изображение по запросу:
- Границы области поиска, %:**
  - Левая: 0
  - Верхняя: 0
  - Правая: 100
  - Нижняя: 100
  - Область поиска:  (1)
  - Задействовать GPU: Устройство по умолчанию
- Расчет направления:**
  - по положению номера
  - Направление: от камеры
  - Не определено:
  - Фиксировать нарушение:
  - Въезд:
- Настройка распознавания:**
  - Настройки распознавания
  - Настройки сохранения
  - Настройки радара
  - Настройки обработки номеров

A large number '4' is overlaid on the bottom left corner of the interface.

- Установить флажок **Область поиска** (1) для активации функции указания границы зоны поиска номерного знака транспортного средства в кадре видеоизображения.
- В полях **Левая**, **Верхняя**, **Правая**, **Нижняя** (2) задать значения границ зоны поиска номерного знака транспортного средства в кадре видеоизображения. Значения в полях **Левая**, **Верхняя**, **Правая**, **Нижняя** выражаются в процентах относительно размеров окна видеонаблюдения. Для указания границ зоны поиска в кадре видеоизображения с помощью мыши требуется выполнить следующие действия:

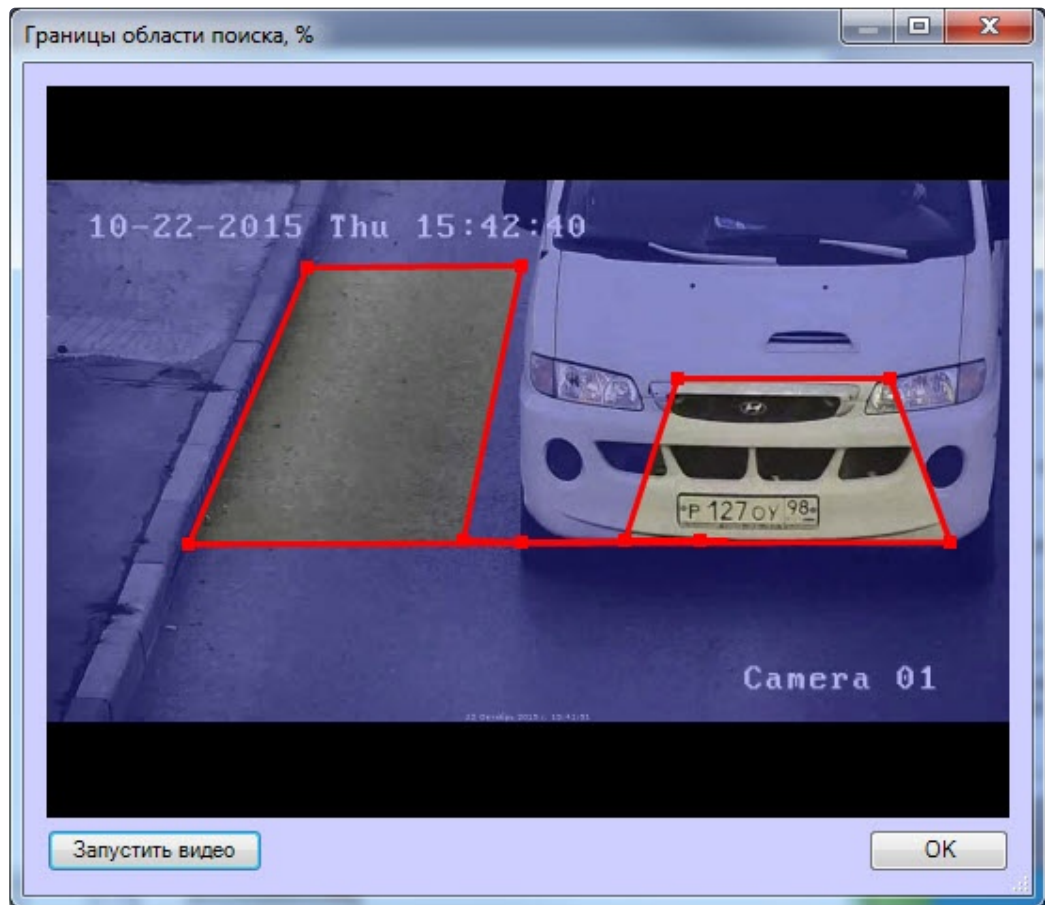
- а. Нажать кнопку  (3). Откроется окно **Границы области поиска, %**, в котором необходимо:



- i. Установить курсор мыши на поле видеоразображения и нажать левую кнопку мыши.
- ii. Не отпуская клавишу, сместить курсор по диагонали, образуя прямоугольное поле.
- iii. Отпустить левую кнопку мыши.
- iv. Нажать клавишу **OK** для сохранения внесенных изменений.

 **Примечание**

Если используется программный модуль *Seenaptec* или *RoadAR*, то границы области поиска можно задать произвольной формы.



Для задания области поиска произвольной формы необходимо указать узловые точки интересующей области нажатием левой кнопки мыши. После указания последней узловой точки необходимо нажать правую кнопку мыши, замыкание кривой произойдет автоматически.

4. Нажать кнопку **Применить (4)**.

Настройка границ зоны поиска номерного знака в кадре видеоизображения завершена.

### 11.3.5 Выбор страны и SDK распознавания номеров

#### На странице:

- [Общие сведения](#)
- [Выбор страны распознавания номеров](#)
  - [Выбора SDK распознавания номеров](#)

## Общие сведения

При настройке канала распознавания номеров с активированным модулем *Авто-УРАГАН/Seenaptec/RoadAR/IntelliVision LPR* требуется указать наименование страны, номера которой необходимо распознавать.

### **Примечание**

Список поддерживаемых стран приведен в описании функциональных характеристик соответствующего модуля распознавания номеров в разделе [Настройка программных модулей](#).

Номерной знак транспортного средства, соответствующий формату выбранного государства, распознается с максимальной вероятностью. Номерной знак транспортного средства, не соответствующий формату выбранного государства-эмитента, также распознается, но с меньшей вероятностью.

При настройке канала распознавания номеров с активированным модулем *ARH-ЖД/CARMEN-Авто* требуется указать SDK распознавания номеров.

## Выбор страны распознавания номеров

Для выбора страны распознавания номеров необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю.

1

Канал распознавания номе

Компьютер[SLAVE]  Отключить

LOCALHOST

Страна: Russia 1

Выбор видеокamer

Распознавание номеров: Камера 1

Синхронная съемка: Камера 1

Включить по: Детектору движения

Въезд: <нет>

Выезд: <нет>

Автоматическая запись 10 с

Обработать полукадр

Настройки детектора

Порог поиска зоны

21 Макс. ширина X

9 Макс. высота X

2 Мин. ширина X

1 Мин. высота X

Вырезать изображение с автомобилем

Разрешить распознавать изображение по запросу

Границы области поиска, %

0 Левая

0 Верхняя

100 Правая

100 Нижняя

Область поиска X

Задействовать GPU

Устройство по умолчанию

Расчет направления

по положению номера

Направление

от камеры

Не определено

Фиксировать нарушение

Въезд

Настройки распознавания | Настройки сохранения | Настройки радара | Настройки обработки номеров

2

Применить | Отменить

- Из раскрывающегося списка **Страна** (1) выбрать установленную страну распознавания номеров.

#### ⚠ Внимание!

При использовании программного модуля *IntelliVision LPR* для выбора доступно значение **По умолчанию**. В этом случае будет возможность распознавания номеров всех поддерживаемых стран, однако качество распознавания может ухудшиться.

#### ⚠ Внимание!

Для модулей *Авто-УРАГАН* и *Seenaptec* существуют специальные утилиты (см. [Утилита PatCfgr.exe](#) для конфигурации активных шаблонов и [Утилита PresetEditor.exe](#) для конфигурации активных шаблонов модуля «Seenaptec»), с помощью которых можно задавать конфигурации шаблонов. Каждая конфигурация определяет, какие именно шаблоны номеров будут распознаны данной видеокamerой. С помощью разных конфигураций можно задавать разные правила распознавания для разных видеокamer.

#### ℹ Примечание

Если программный модуль поддерживает распознавание двухстрочных номеров, то для настройки их отображения в окне *Протокол событий* в две строки необходимо для ключа реестра **RemoveNewLine** задать значение **0** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

- Для сохранения настроек нажать кнопку **Применить (2)**.

Выбор страны распознавания номеров завершен.

Выбора SDK распознавания номеров

Для выбора SDK распознавания номеров необходимо выполнить следующие действия:

- Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю.

- Из раскрывающегося списка **Модуль (1)** выбрать установленный SDK распознавания номеров.

**Примечание**



Для добавления SDK распознавания номеров необходимо скачать соответствующие SDK на официальном сайте [ITV](#) и установить их с помощью утилиты *EngineManager*.

Процедура установки распознавателя с помощью утилиты *EngineManager* подробно описана в файле `engine_install_windows.txt`, находящемся в папке с соответствующим распознавателем.

В случае если активирован модуль *CARMEN-Авто*, то по умолчанию используется SDK **сmanpr-7.2.7.108: general** для считывания всех латинских символов номерных знаков (например, соответствующих таким странам, как Аргентина, Индия, Африка и Сингапур), при этом, функция распознавания страны не используется.

В список стран-эмитентов в качестве отдельной "страны" может быть добавлен SDK распознавания табличек опасного груза (Hazard Identification Number Recognition Engine (ADR)). В списке стран данный SDK имеет название **сmanpr-*<номер версии>*: latin\_eadr**. Если он выбран в качестве страны-эмитента, модуль распознавания будет способен идентифицировать номерные знаки государств, использующих латиницу, а также специализированные номерные знаки транспортных средств, перевозящих опасный груз, с определением и расшифровкой типа перевозимого груза. Информация о перевозимом грузе будет выводиться интерфейсным объектом [Модуль обнаружения ТС](#) в списке параметров транспортного средства, а также передаваться в событии о распознанном номере.

При выбранном арабском распознавателе **сmanpr-*<номер версии>*: arab** модуль *CARMEN-Авто* поддерживает работу с двухстрочными номерами.

В Оперативном мониторе распознанные арабские номера отображаются всегда в 2 строки. В первой строке сначала указаны арабские цифры, затем арабские буквы. Во второй строке по умолчанию отображаются сначала латинские буквы, затем цифры. Если во второй строке необходимо отображать сначала цифры, а затем латинские буквы, то необходимо для строкового параметра ключа реестра

**VehiclePlateSearch.RightToLeft** задать значение **0** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).



3. Нажать на кнопку **Применить (2)**.

Выбор SDK распознавания номеров завершен.

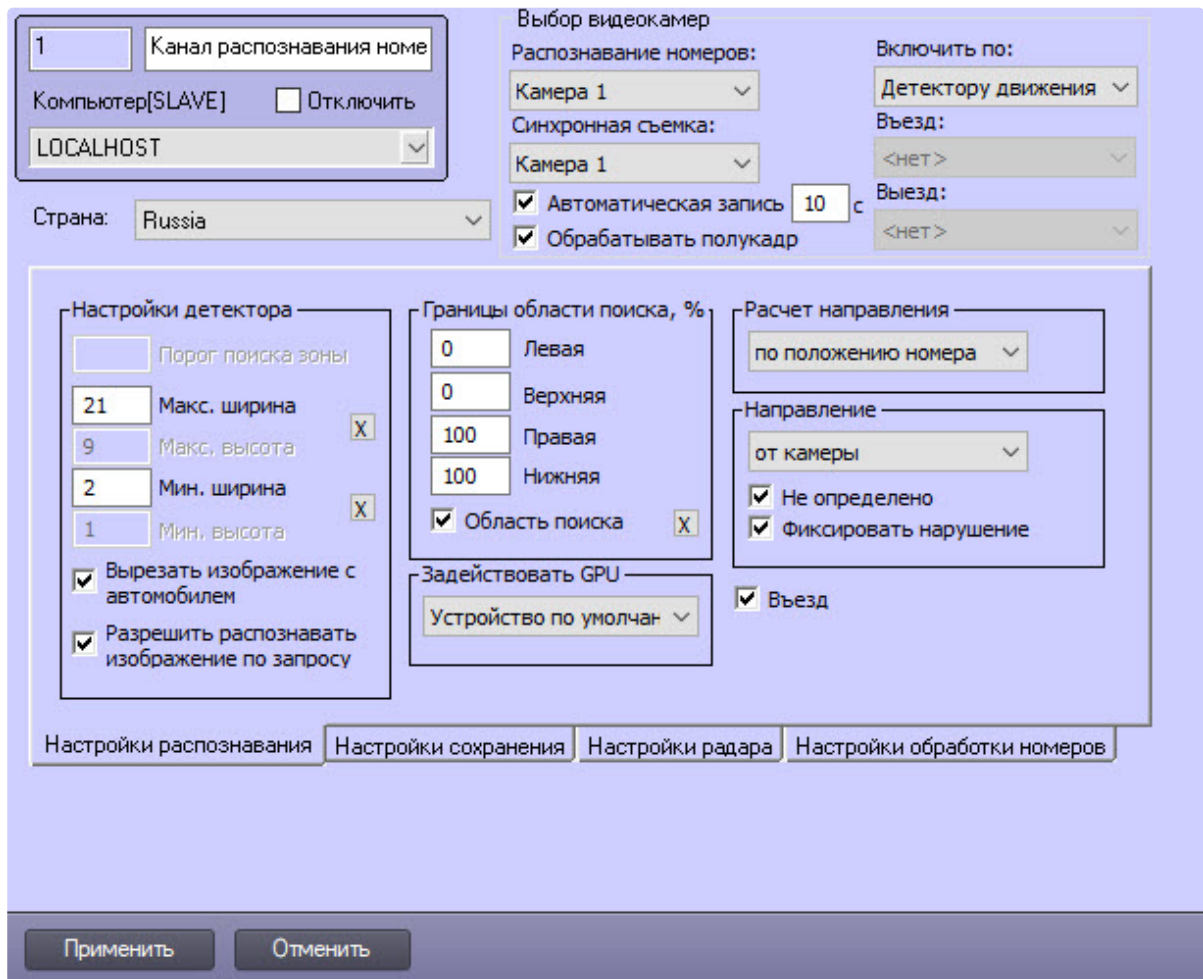
### 11.3.6 Выбор устройства для распознавания номеров

#### **⚠ Внимание!**

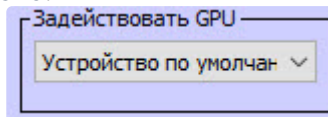
Кроме ПК *Авто-Интеллект* также на компьютере должны быть установлены драйвера Nvidia CUDA Toolkit, которые можно скачать на сайте производителя Nvidia. В противном случае использование видеокарты при распознавании номеров невозможно.

В программном модуле *Авто-Интеллект* есть возможность использовать графический процессор (GPU) для распознавания номеров, для этого:

1. Перейти на настроечную панель объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).



2. Из раскрывающегося списка **Задать GPU** выбрать устройство, которое будет использоваться для распознавания номеров:
  - a. **Не использовать** – возможность использования видеокарты выключена, значение по умолчанию.
  - b. **Устройство по умолчанию** – при распознавании будут использоваться все доступные видеокарты.
  - c. **Intel GPU** – при распознавании будет использоваться интегрированная видеокарта NVIDIA GPU.



3. Для сохранения изменений нажать кнопку **Применить**.

Выбор устройства для распознавания номеров завершен.

**Примечание**

1. Описанный на странице выбор устройства для распознавания номеров реализован только для программного модуля *Seenaptec*.
2. Для подключения GPU при распознавании номеров для программного модуля *RoadAR* требуется активировать эту возможность в настройках самого модуля (см. [Настройка](#)

программного модуля RoadAR и [Настройка программного Модуля распознавания марок и моделей RoadAR](#)).

3. Для подключения GPU при распознавании номеров для программного модуля *IntelliVision* требуется активировать эту возможность в настройках самого модуля (см. [Настройка программного модуля IntelliVision CIDR](#), [Настройка программного модуля IntelliVision RIDR](#) и [Настройка программного модуля IntelliVision LPR](#)).
4. Для подключения GPU при распознавании номеров для программного модуля *Модуль определения типа ТС* требуется выбрать вариант **GPU** из списка **Устройство** в настройках самого модуля (см. [Настройка программного модуля Модуль определения типа ТС](#)).

### 11.3.7 Выбор направления движения транспорта для распознавания номерных знаков

По умолчанию канал распознавания номеров распознает номерные знаки всех транспортных средств, попадающих в зону поиска видеокамеры: как движущихся по направлению к видеокамере, так и от видеокамеры. Существует возможность выбора направления, в котором требуется проводить распознавание номерных знаков транспортных средств и запись полученной информации в базу данных: **от камеры, к камере, любое**. Возможны следующие результаты определения направления движения ТС: **От камеры, К камере, Не определено**.

Если направление движения задано, то по умолчанию в случае несовпадения направления движения транспортного средства с выбранным значением формируется тревожное событие **Выезд на встречную полосу**. Имеется возможность отключения данного события. Если направление движения транспортного средства не определено, событие **Выезд на встречную полосу** не формируется.

#### **Внимание!**

Доступность параметров зависит от активированного программного модуля (подробнее см. [Панель настройки объекта Канал распознавания номеров](#)).

Для выбора направления движения транспорта, в котором происходит распознавание номерных знаков, требуется выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

2. Из раскрывающегося списка **Расчет направления (1)** выбрать режим определения направления движения транспортного средства:
  - **по положению номера** – направление определяется по положению верхней части номера. Если верхняя часть номера на момент начала отслеживания ниже верхней части номера в конце трекинга, то направление определяется как "от камеры", а иначе "к камере".
  - **по площади номера** – направление определяется по площади номера. Если площадь номера на момент начала отслеживания больше, чем в конце, то направление определяется как "от камеры", а иначе "к камере".
  - **от SDK** – направление определяется SDK. В настоящий момент этот режим поддерживают следующие модули распознавания номеров: *RoadAR, Seenaptec, Авто-УРАГАН, IntelliVision LPR*.

**Примечание**  
 Если направление движения определяется неверно или останавливается распознавание номеров, рекомендуется выбрать режим **по площади номера**.

3. Из раскрывающегося списка **Направление (2)** выбрать направление движения транспорта относительно видеокamеры, в котором требуется вести распознавание номеров.

**i Примечание**

Для модулей *IntLab*, *IntelliVision RIDR* и *IntelliVision CIDR* выбирается направление движения вагонов в кадре слева направо или справа налево.

- Установить флажок **Не определено (3)**, чтобы в *Модуле обнаружения ТС* направление движения транспортного средства отображалось как **Не определено**, если его невозможно определить.
- Если выбрано значение **к камере** или **от камеры**, становится активным флажок **Фиксировать нарушение (4)**. По умолчанию флажок установлен. Это означает, что при несовпадении направления движения транспортного средства с выбранным будет сформировано тревожное событие **Выезд на встречную полосу**. Если не требуется формировать событие **Выезд на встречную полосу**, флажок необходимо снять.

**i Примечание**

Возможны следующие варианты распознавания номерных знаков в зависимости от выбора направления движения транспорта:

- если выбрано направление **к камере** и флажок **Фиксировать нарушение** установлен, то распознавание ведется в обоих направлениях; если происходит движение от камеры, то возникает тревога;
- если выбрано направление **от камеры** и флажок **Фиксировать нарушение** установлен, то распознавание ведется в обоих направлениях; если происходит движение к камере, то возникает тревога;
- если выбрано направление **к камере** и флажок **Фиксировать нарушение** снят, то распознавание ведется только в направлении к камере;
- если выбрано направление **от камеры** и флажок **Фиксировать нарушение** снят, то распознавание ведется только в направлении от камеры.

- Если необходимо, чтобы канал распознавания номеров фиксировал направление движения ТС как **Выезд на территорию**, установить флажок **Выезд (5)**.

7. **i Примечание**

Данная настройка учитывается в подсистеме Web-отчётов *Intellect Web Report System* при работе с отчетами Авто (см. [Подсистема Web-отчётов Intellect Web Report System. Руководство пользователя](#)).

- Для сохранения изменений нажать кнопку **Применить (6)**.

Выбор направления движения транспорта для распознавания номерных знаков завершен.

### 11.3.8 Настройка хранения номеров и глубины хранения записей в базе данных

#### Настройка глубины хранения записей в базе данных

**✓ Справочник ключей реестра**

Все события, полученные программным комплексом *Авто-Интеллект* от канала распознавания номеров, записываются в базу данных SQL. Со временем база данных SQL достигает больших размеров, что приводит к значительному повышению нагрузки на Сервер. Для ограничения размера

базы данных SQL требуется указать срок хранения событий в базе данных, то есть указать так называемую глубину хранения записей в базе данных.

### Примечание

В том случае, если при настройке канала распознавания номеров указывается глубина хранения записей в базе данных меньше, чем была до этого, то происходит постепенное самоочистение базы данных.

Если включен режим отладки **Debug 4**, то при достижении в базе данных SQL очереди 1000 и более запросов, в *Протоколе событий* каждые 10 секунд будут генерироваться события с указанием текущей очереди до тех пор, пока очередь не станет меньше 1000 (подробнее см. [Включение Отладочного окна](#)).

Для настройки глубины хранения записей в базе данных необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).
2. Перейти на вкладку **Настройки сохранения (1)**.

3. В поле **Размер архива, сут (2)** указать количество дней хранения записей в базе данных. Значение по умолчанию — 30, диапазон значений — 0-5000.
4. Нажать кнопку **Применить (3)**.

Настройка глубины хранения записей в базе данных завершена.

## Способы хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС

При распознании каналом распознавания номеров номерного знака транспортного средства (ТС) происходит запись данного события и метаданных в базу данных ПК *Авто-Интеллект*. Также может быть сохранен кадр видеоизображения с ТС, для которого был распознан номерной знак и изображение самого номерного знака.

Существует два способа хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС:

1. В базе данных ПК *Авто-Интеллект* (подробнее см. [Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК Авто-Интеллект](#)).
2. На диске компьютера в папке (подробнее см. [Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске](#)).

## Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК Авто-Интеллект

### **Примечание**

При активации функции записи кадра видеоизображения с транспортным средством, для которого был распознан номерной знак, и самого номерного знака в базу данных ПК *Авто-Интеллект* база данных быстро увеличивается в объемах, что приводит к увеличению нагрузки на Сервер.

Для включения хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК *Авто-Интеллект* необходимо:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

- Установить флажок **Запись кадров в БД SQL** (2) для активации функции хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК *Авто-Интеллект*.

**Примечание**

Существует возможность накладывать титры с информацией о распознанном номере транспортного средства на кадр видеоизображения, записывающийся в базу данных номеров. При активации данной функции титры накладываются на кадр видеоизображения, отображающийся при просмотре полной информации об автомобиле с распознанным номером.

- Установить флажок **Отображение титров** (3) для активации функции наложения титров на кадр видеоизображения при формировании отчета о распознанном номере. Для изменения размеров черной области, содержащей титры, а также их шрифта используются параметры ключей реестра **FontSize.N** и **TimestampFontSize.N** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).
- Если видеоизображение поступает в полном разрешении, установить флажок **Деинтерлейсинг** (4) для преобразования смешанных кадров в обычные видеокадры и удаления чересстрочных горизонтальных строк (деинтерлейсинга) кадра с транспортным средством.
- Если в отчете о распознанном номере требуется отображать кадр с отношением ширины и высоты в пропорции 4:3, установить флажок **Пропорции 4:3** (5).



6. Для сохранения настроек нажать кнопку **Применить (6)**.

**Примечание**

Существует возможность выгрузки уже существующих изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС из базы данных на диск с помощью утилиты LprFsTool.exe (см. [Утилита LprFsTool.exe для выгрузки фотографий распознанных номеров из базы данных на диск](#)).

Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК *Авто-Интеллект* завершена.

## Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске

Хранение изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске зависит от следующих ключей реестра (см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)):

- **LprDB.Use**: ключ задает режим хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС. По умолчанию равен **1**.
- **LprDB.Path**: ключ задает папку на диске для изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС (можно указать как локальную, так и сетевую папку). По умолчанию равен **C:\ProgramData\AxxonSoft\LprDB**.
- **LprDB.FreeMB**: ключ задает количество свободного дискового пространства в разделе, при достижении которого начнется перезапись изображений по кольцу, т.е. будут перезаписываться наиболее старые изображения. По умолчанию равен **5000**.

Режимы работы *Авто-Интеллект* и хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС при каждом значении ключа **LprDB.Use** приведены в таблице.

<b>LprDB.Use</b>	<b>Режим работы</b>
0	Изображения распознанных номерных знаков и кадры ТС либо хранятся в базе данных ПК <i>Авто-Интеллект</i> , либо не хранятся нигде.
1	Изображения распознанных номерных знаков и кадры ТС хранятся в папке, указанной в ключе <b>LprDB.Path</b> . Максимальный размер этой папки определяется ключом <b>LprDB.FreeMB</b> .

Для изменения режима работы необходимо указать значение, соответствующее режиму хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС, для параметра **LprDB.Use**.

Для определения папки на диске для изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС необходимо указать путь до папки для параметра **LprDB.Path**.

Для определения количества свободного дискового пространства в разделе, при достижении которого начнется перезапись изображений по кольцу, необходимо указать соответствующее значение в мегабайтах для параметра **LprDB.FreeMB**.

**Внимание!**

Если включено хранение изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске, то параметр **Запись кадров в БД SQL** (см. [Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС в базе данных ПК Авто-Интеллект](#)) не учитывается.

**Примечание**

Чтобы получить изображения, которые хранятся на диске в папке, можно воспользоваться HTTP-запросами методом GET (см. [Получение изображения по ID](#)).

Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске завершена.

### 11.3.9 Настройки фильтрации результата

Существует возможность настроить фильтрацию распознанных номеров транспортных средств по ряду критериев.

**Примечание**

По умолчанию распознанные номера, которые были отфильтрованы, в базе данных не сохраняются. Чтобы отфильтрованные номера сохранялись в базе данных, необходимо для параметра **SaveFilterToDB** ключа реестра установить значение **0** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

Для настройки фильтрации номеров транспортных средств:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля](#),

используемого для распознавания номеров).

2. Перейти на вкладку **Настройки сохранения** (1).
3. В поле **Мин. символов в номере** (2) указать минимальное количество символов в распознанном номере.
4. В поле **Мин. качество распознавания** (3) указать в процентах минимальное качество распознавания номера.
5. В поле **Мин. время повторений номера** (4) указать в секундах минимальное время повторения номера на видео в диапазоне 0-3600.
6. Нажать на кнопку **Применить** (5).

Настройка фильтрации распознанных номеров транспортных средств завершена.

### 11.3.10 Настройка обработки кадров

Обработка полукадра должна выполняться (флажок **Обрабатывать полукадр** установлен) только при использовании чересстрочной развертки изображения. Если обработка полукадра включена, при поступлении очередного кадра создается и обрабатывается новый кадр, состоящий только из четных строк исходного. По умолчанию канал распознавания номеров обрабатывает полукадр.

При использовании полного разрешения обработку полукадра выполнять не следует и флажок **Обрабатывать полукадр** должен быть снят.

**Примечание**

Настройки обработки кадров задаются только при использовании программного модуля *Авто-УРАГАН, CARMEN-Авто, ARH-ЖД, Seenaptec, IntLab*.

Для изменения настроек обработки кадров:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

2. Установить флажок **Обрабатывать полукадр** (1).

**Примечание**

Для уменьшения нагрузки на центральный процессор рекомендуется всегда устанавливать флажок **Обрабатывать полукадр**.

3. Нажать кнопку **Применить** (2).

Настройка обработки кадров завершена.

### 11.3.11 Настройка определения скорости по видео

Модули распознавания номеров *Авто-УРАГАН*, *CARMEN-Авто*, *Seenaptec* и *RoadAR* позволяют определять скорость ТС по видео с помощью алгоритма ПК *Авто-Интеллект*. Результаты измерения скорости накладываются на видеоизображение в виде титров.

#### Примечание

Модуль *RoadAR* также позволяет определять скорость по видео с помощью собственного алгоритма. Настройка определения скорости по видео с помощью алгоритма *RoadAR* выполняется на панели настройки этого модуля (см. [Настройка программного модуля RoadAR](#)). Если одновременно включено определение скорости по видео на панели настройки объекта **Канал распознавания номеров** и на панели настройки объекта **RoadAR**, то определение скорости будет выполняться по алгоритму ПК *Авто-Интеллект*.

Для настройки определения скорости по видео:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

2. Перейти на вкладку **Настройки радара** (1).

3. Установить флажок **Определять скорость по видео** (2). В результате станут доступны для редактирования настройки определения скорости.
4. Нажать кнопку **Настройка** (3). Будет открыто окно **Определять скорость по видео**.



- a. Нажать кнопку **Остановить видео** (1).
- b. Задать на видеоизображении отрезок, длина которого в сантиметрах известна (2).
- c. Нажать на кнопку **ОК** (3).

Окно **Определять скорость по видео** будет закрыто, произойдет возврат к настроечной панели объекта **Канал распознавания номеров**.

5. В поле **Расстояние** (4) ввести в сантиметрах длину отрезка, заданного в окне **Определение скорости по видео**.
6. В поле **Разрешенная скорость** (5) ввести разрешенную скорость движения транспортных средств.
7. В поле **Тревожная скорость** (6) ввести максимальную скорость движения транспортных средств, при превышении которой будет генерироваться тревожное событие.
8. Нажать кнопку **Применить** (7).

Настройка определения скорости по видео завершена.

### 11.3.12 Настройки обработки номеров

Настройки обработки номеров включают в себя следующие функциональные возможности:

1. Автоматическое перекодирование латинских символов в кириллические и наоборот. Это используется, если модуль распознавания номеров возвращает распознанные номера латинскими символами (например *RoadAR*) или кириллическими (например *Seenaptec*).

- Игнорирование номеров, которые содержатся в заданном списке правил. Правила могут содержать как точный номер, так и регулярное выражение. Это позволяет, например, игнорировать номера определенного региона.
- Игнорирование повторных распознаваний номеров.

Для настройки обработки номеров:

- На панели настройки объекта **Канал распознавания номеров** перейти на вкладку **Настройки обработки номеров (1)**.

- Установить переключатель **Перекодировка символов (2)** в положение:
  - Без перекодировки** для того, чтобы номера приходили без перекодировки;
  - Latin → Cyrillic** для автоматической перекодировки латинских символов в кириллические;
  - Cyrillic → Latin** для автоматической перекодировки кириллических символов в латинские;
- Если необходимо игнорировать повторное распознавание номеров, задать в поле **Игнорировать повторные распознавания, сек** период больше 0 в секундах, в течение которого захваченный номер не следует распознавать повторно (3).

**Примечание**

Значение поля **Игнорировать повторные распознавания, сек** имеет ограничение 86400 сек. (количество секунд в сутках).

- Для настройки игнорирования номеров по списку правил:

- a. Кликнуть правой кнопкой мыши в области **Игнорируемые номера**, затем нажать кнопку **Добавить (4)** контекстного меню.

The screenshot shows the 'Настройки распознавания' (Recognition settings) window. The 'Игнорируемые номера' (Ignored numbers) list is empty, and a context menu is open over it with the 'Добавить' (Add) button highlighted in blue and labeled with a red '4'. Other settings include:
 

- Канал распознавания: 1
- Компьютер(SLAVE): LOCALHOST
- Страна: Russia
- Выбор видеокamer: Камера 1
- Распознавание номеров: Камера 1
- Синхронная съемка: Камера 1
- Включить по: Детектору движения
- Въезд: <нет>
- Выезд: <нет>
- Автоматическая запись: 10 с
- Обрабатывать полукадр: checked
- Игнорировать повторные распознавания, сек: 60
- Выдача результата до ухода машины: unchecked
- Задержка выдачи результата: 3
- Порог количества распознаваний: 10

- b. С помощью регулярных выражений ввести правило (5). Правило может содержать как точный номер, так и регулярное выражение.

The dialog box 'Введите значение' (Enter value) shows the input field containing the regular expression '.555.+'. The number '5' is highlighted in blue next to the input field, and the 'OK' button is highlighted in blue and labeled with a red '6'.

**Примечание**

Например, регулярное выражение ".555.+" означает, что перед "555" может находиться только один произвольный символ, а после "555" – множество произвольных символов.

- c. Нажмите кнопку **OK (6)**.  
 d. Чтобы изменить или удалить уже добавленное правило, необходимо щелкнуть правой клавишей мыши по правилу и выбрать соответствующее действие, нажав кнопку



**Изменить (7), Удалить (8).** Кнопка **Удалить все (9)** служит для удаления всех правил.

- е. Корректность заданных правил можно проверить. Для этого необходимо ввести проверочный номер в поле **Введите номер (10)** и нажать кнопку **Проверить (11)**. Результат проверки отобразится в области (12).

**Примечание**

Максимальное количество символов поля **Введите номер** равно 30.

5. Нажмите кнопку **Применить** (13).

Настройка обработки номеров завершена.

### 11.3.13 Настройка выдачи результата распознавания номерного знака транспортного средства

При движении транспортных средств на участке дорожного полотна, попадающего в поле видимости видеокамеры, происходит автоматическое распознавание номерного знака (государственного регистрационного знака) и вывод номера транспортного средства в интерфейсное окно **Модуль обнаружения ТС**. По умолчанию распознанный номер транспортного средства выдается после ухода транспортного средства из кадра.

Существует возможность выводить на экран номер транспортного средства до ухода транспортного средства из кадра при использовании программных модулей *Seenaptec*, *Авто-УПАГАН*, *CARMEN-Авто*, *RoadAR* (включая *Модуль распознавания марок и моделей RoadAR*).

Для настройки выдачи результата распознавания номера транспортного средства:

1. Перейти на вкладку **Настройки обработки номеров** панели настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

1 Канал распознавания номе  
Компьютер[SLAVE]  Отключить  
LOCALHOST

Выбор видеокамер  
Распознавание номеров: Камера 1  
Синхронная съемка: Камера 1  
Включить по: Детектору движения  
Въезд: <нет>  
Выезд: <нет>

Страна: Russia  
 Автоматическая запись 10 с  
 Обработать полукадр

Игнорируемые номера  
.555. +

Введите номер:   
Проверить

60 Игнорировать повторные распознавания, сек  
1  Выдача результата до ухода машины  
2 3 Задержка выдачи результата  
3 10 Порог количества распознаваний

Перекодировка символов  
 Без перекодировки  
 Latin->Cyrillic  
 Cyrillic->Latin

Настройки распознавания | Настройки сохранения | Настройки радара | Настройки обработки номеров

4  
Применить | Отменить

- Установить флажок **Выдача результата до ухода машины** (1), чтобы результат выдавался до фактического ухода машины из кадра (номера данной машины из границ поиска номерного знака). В противном случае окончательный результат будет только после фактического ухода машины из кадра.
- В поле **Задержка выдачи результата** (2) ввести время в секундах, по истечении которого будет выдаваться результат распознавания. Данный промежуток времени начинает отсчитываться после первого распознавания номерного знака.

**Примечание**

Данный параметр используется только при установленном флажке **Выдача результата до ухода машины**.

- В поле **Порог количества распознаваний** (3) ввести количество надежных распознаваний номерного знака, при достижении которого будет выдаваться результат распознавания. Счетчик количества распознаваний является накопительным и не сбрасывается в случае временных потерь данной зоны или неправильных распознаваний.

**Примечание**

Данный параметр используется только при установленном флажке **Выдача результатов до ухода машины**.

5. Нажать кнопку **Применить (4)**.

Настройка выдачи результата распознавания номера транспортного средства завершена.

#### **Примечание**

1. Если одновременно заданы параметры **Задержка выдачи результата** и **Порог количества распознаваний**, результат распознавания будет выведен по первому достижению одного из данных параметров (либо пройдет промежуток времени **Задержка выдачи результата**, либо количество надежных распознаваний номерного знака превысит значение **Порог количества распознаваний**). Если значения данных параметров будут равны **0** или не установлены, то параметры **Задержка выдачи результата** и **Порог количества распознаваний** не будут учитываться в расчетах, а результат распознавания будет выведен после потери машины модулем распознавания.
2. Параметры **Выдача результата до ухода машины**, **Задержка выдачи результата** и **Порог количества распознаваний** не работают для режима **Parking mode**.
3. При использовании программного модуля *Seenaptec*, если настройка **Выдача результатов до ухода машины** включена, меняются также значения параметров тонкой настройки SDK: `VodiCTL_VPW_DYNAMIC_WITH_DUPLICATE` меняется на **True**, `VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_TIMEOUT` и `VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_FRAMECOUNT` – в соответствии со значениями в полях **Задержка выдачи результата** и **Порог количества распознаваний**. Верно и обратное: изменения параметров тонкой настройке SDK `VodiCTL_VPW_DYNAMIC_WITH_DUPLICATE`, `VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_TIMEOUT` и `VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_FRAMECOUNT` также отображаются в настройках канала распознавания, причем значение параметра `VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_TIMEOUT` округляется до целых секунд в меньшую сторону (подробнее про тонкую настройку см. [Настройка программного модуля Seenaptec](#) и [Панель настройки объекта Модуль Seenaptec](#)).

### 11.3.14 Настройка цифровой подписи кадра видеоизображения с транспортным средством

Если запись кадров видеоизображения в базу данных номеров включена, каждому записываемому кадру будет автоматически присваиваться цифровая подпись.

Существует возможность изменять параметры цифровой подписи.

#### **Примечание**

Данная настройка недоступна для модулей: *Внешний распознаватель*, *ARH-ЖД*, *CARMEN-Авто*, *IntLab*.

Для настройки параметров цифровой подписи кадра выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на вкладку **Настройки радара** панели настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующего активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля, используемого для распознавания номеров](#)).

1

Канал распознавания номе

Компьютер[SLAVE]  Отключить

LOCALHOST

Страна: Russia

Выбор видеокamer

Распознавание номеров:

Камера 1

Синхронная съемка:

Камера 1

Автоматическая запись 10 с

Обработать полукадр

Включить по:

Детектору движения

Въезд: <нет>

Выезд: <нет>

Настройки радара

Формирование надписи кадра 1

Время синхронизации 10 мс

Фильтровать события от радара

Определять скорость по видео

Расстояние: 168 см

Разрешенная скорость: 60 км/ч

Тревожная скорость: 80 км/ч

Настройки распознавания

Настройки сохранения

Настройки радара

Настройки обработки номеров

2

2. Нажать кнопку **Формирование надписи кадра (1)**. В результате выполнения операции отобразится одноименное диалоговое окно.
3. Добавить в подпись кадра один или несколько параметров установки видеокamеры и измерителя скорости, используемых вместе с каналом распознавания номеров. Для этого следует в группе **Параметры установки ИС** установить флажки **Включен** для требуемых параметров, после чего ввести в поле или выбрать из списка соответствующие значения

параметров.

Параметры установки ИС

Высота установки ИС

Включен 5 Высота установки в метрах **1**

Угол съемки

Включен 8 Вертикальный угол камеры **2**

Угол установки

Включен 25 Угол нормали прибора к траектории движения ТС **3**

Тип установки

Включен Боковая нижняя Тип установки **4**

Номер полосы

Включен 1 Номер полосы, контролируемой измерителем скорости **5**

Координаты GPS

Включен Координаты GPS Координаты GPS **6**

№ п/п	Параметр	Описание параметра
1	Высота установки ИС	Высота установки измерителя скорости в метрах
2	Угол съемки	Угол, образованный оптической осью объектива видеокамеры распознавания номеров и вертикальной опорой видеокамеры, в градусах
3	Угол установки	Проекция на горизонтальную плоскость угла, образованного нормалью измерителя скорости и траекторией движения транспортных средств, в градусах
4	Тип установки	Тип установки измерителя скорости
5	Номер полосы	Номер дорожной полосы, контролируемой измерителем скорости
6	Координаты GPS	Координаты GPS измерителя скорости. Максимальное количество символов – 21

4. Добавить в подпись кадра один или несколько параметров измерителя скорости. Для этого следует в группе **Информация об ИС** установить флажки **Включен** для требуемых параметров, после чего ввести в поле соответствующие значения параметров.

Информация об ИС				
Заводской номер ИС	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Заводской номер ИС	Заводской номер ИС	1
Название ИС	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Название ИС	Название ИС	2
Идентификатор производителя	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Идентификатор прои	Идентификатор производителя	3
Срок действия поверки	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Срок действия повер	ГГГГММДД	4
Номер свидетельства о поверке	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Номер свидетельсте	Номер свидетельства о поверке	5
Наименование органа, осуществившего поверку	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Наименование орган	Наименование органа, осуществившего поверку	6
Срок действия сертификата об утверждении типа средств измерения	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	YYYYMMDD	Срок действия сертификата об утверждении типа средств измерения	7
Номер сертификата об утверждении типа средств измерения	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Номер сертификата	Номер сертификата об утверждении типа средств измерения	8
Дата выдачи сертификата об утверждении типа средств измерения	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	YYYYMMDD	Дата выдачи сертификата об утверждении типа средств измерения	9
Дата поверки	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Дата поверки	ГГГГММДД	10
Код получателя	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Код получателя	Код получателя	11
Код отправителя	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Код отправителя	Код отправителя	12

№ п/п	Параметр	Описание параметра
1	Заводской номер ИС	Заводской идентификационный номер измерителя скорости
2	Название ИС	Наименование измерителя скорости
3	Идентификатор производителя	Идентификационный номер производителя измерителя скорости
4	Срок действия поверки	Дата в формате «ГГГГ.ММ.ДД», до которой действительна метрологическая поверка измерителя скорости
5	Номер свидетельства о поверке	Номер свидетельства о последней метрологической поверке измерителя скорости
6	Наименование органа, осуществившего поверку	Наименование органа, осуществившего последнюю метрологическую поверку измерителя скорости
7	Срок действия сертификата об утверждении типа средств измерения	Дата в формате «ГГГГ.ММ.ДД», до которой действителен сертификат об утверждении типа средств измерения
8	Номер сертификата об утверждении типа средств измерения	Номер сертификата об утверждении типа средств измерения
9	Дата выдачи сертификата об утверждении типа средств измерения	Дата в формате «ГГГГ.ММ.ДД» выдачи сертификата об утверждении типа средств измерения
10	Дата поверки	Дата в формате «ГГГГ.ММ.ДД» проведения последней метрологической поверки измерителя скорости
11	Код получателя	Код получателя измерителя скорости
12	Код отправителя	Код отправителя измерителя скорости

5. Добавить в подпись кадра один или несколько параметров места установки измерителя скорости. Для этого следует в группе **Информация о месте установки ИС** установить



флажки **Включен** для требуемых параметров, после чего ввести в поле или выбрать из списка соответствующие значения параметров.

**Информация о месте установки ИС**


Условное имя системы	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Условное имя систе	Условное имя системы	<b>1</b>
Уникальный идентификатор комплекса	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Уникальный иденти	Идентификатор АПКФ (аппаратно-программного комплекса фотовидеофиксации)	<b>2</b>
Название комплекса	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Название комплекс:	Название АПКФ	<b>3</b>
Место установки комплекса (краткое)	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Место установки коп	Место установки ИС (Место установки АПКФ)	<b>4</b>
Субъекты Российской Федерации	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Алтайский край	Субъекты Российской Федерации	<b>5</b>
Номер ИС в комплексе	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	1	Условный номер ИС в комплексе (канал АПКФ)	<b>6</b>
Место установки ИС в комплексе	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Место установки ИС	Место установки ИС в комплексе	<b>7</b>
Район установки	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Район установки	Район установки	<b>8</b>
Населенный пункт	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Населенный пункт	Населенный пункт	<b>9</b>
Улица	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Улица	Улица	<b>10</b>
Дом	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Дом	Дом	<b>11</b>
Направление движения ТС в месте установки комплекса	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Направление движен	Направление движения ТС в месте установки комплекса	<b>12</b>
Код ОКATO	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Код ОКATO	Код ОКATO	<b>13</b>
Дополнительная информация	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Дополнительная инд	Дополнительная текстовая информация	<b>14</b>
Контролируемое направление	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	Встречное	Направление движения потока ТС по отношению к ИС	<b>15</b>
Критический порог скорости	<input checked="" type="checkbox"/> Включен	10	Дополнительный порог скорости	<b>16</b>
Ограничение скорости в месте установки				

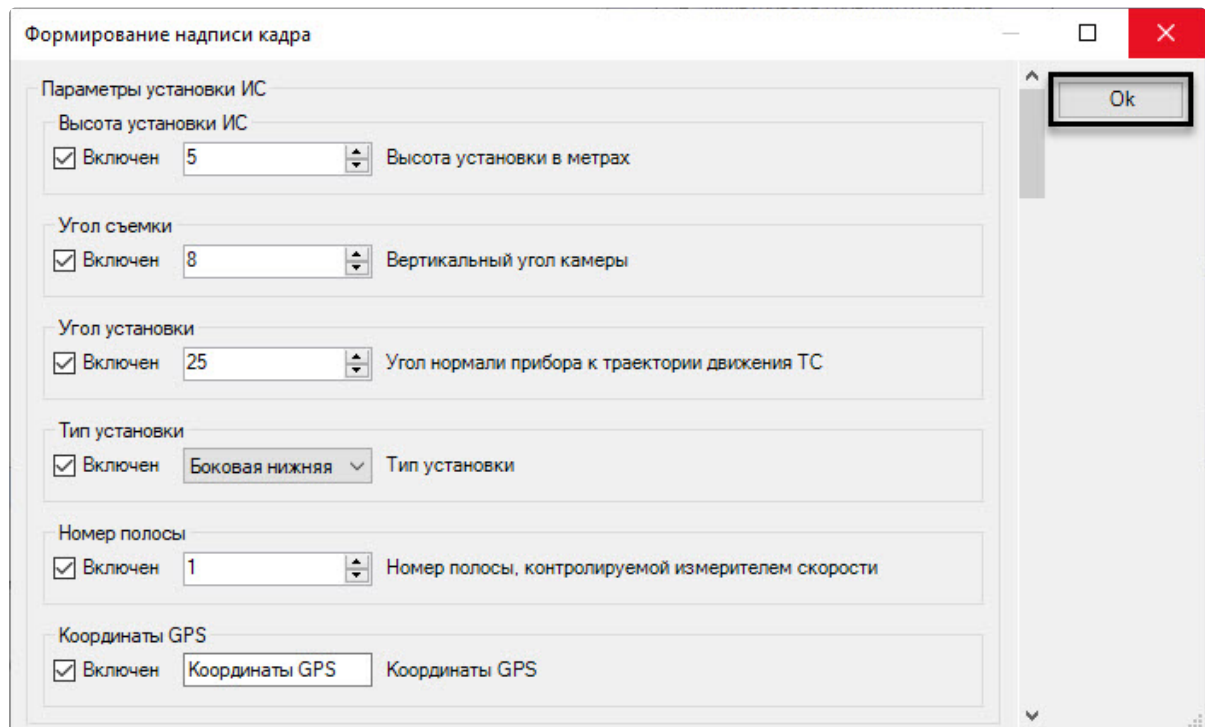
№ п/п	Параметр	Описание параметра
1	Условное имя системы	Условное имя аппаратно-программного комплекса фотовидеофиксации, в составе которого функционирует измеритель скорости
2	Уникальный идентификатор комплекса	По умолчанию отображается идентификатор объекта <b>Канал распознавания номеров</b> в ПК <i>Авто-Интеллект</i> . При изменении значения по умолчанию будет отображаться указанная в поле строка
3	Название комплекса	Название комплекса
4	Место установки комплекса (краткое)	Краткое описание места установки комплекса
5	Субъекты Российской Федерации	Субъект Российской Федерации, в котором установлен измеритель скорости
6	Номер ИС в комплексе	Номер измерителя скорости в комплексе (номер канала)
7	Место установки ИС в комплексе	Описание места установки измерителя скорости в комплексе
8	Район установки	Район, в котором установлен измеритель скорости
9	Населенный пункт	Населенный пункт, в котором установлен измеритель скорости
10	Улица	Улица, на которой установлен измеритель скорости
11	Дом	Дом, рядом с которым установлен измеритель скорости
12	Направление движения ТС в месте установки комплекса	Направление движения транспортных средств в месте установки комплекса

№ п/п	Параметр	Описание параметра
13	Код ОКАТО	Код места установки измерителя скорости в общероссийском классификаторе объектов административно-территориального деления
14	Дополнительная информация	Дополнительная информация об измерителе скорости
15	Контролируемое направление	Направление движения транспортного потока по отношению к контролирующему его измерителю скорости
16	Критический порог скорости	Скорость транспортного средства, которая считается критической (например, при этом генерируется тревожное событие)
17	Ограничение скорости в месте установки	Разрешенная скорость движения транспортных средств на участке дороги, контролируемом измерителем скорости

6. Для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Формирование надписи кадра** нажать кнопку **ОК**.

 **Примечание**

Для закрытия данного окна без сохранения изменений следует нажать кнопку  .



7. Для сохранения настроек нажать кнопку **Применить (2)** на панели настройки объекта **Канал распознавания номеров**.

Настройка цифровой подписи кадра завершена.

### 11.3.15 Настройка распознавания номеров по макрокомандам и детектору движения

В ПК *Авто-Интеллект* можно настроить распознавание номеров по макрокомандам или по детектору движения, для этого:

1. Перейти на панель настройки объекта **Канал распознавания номеров**, соответствующий активированному программному модулю (см. раздел [Активация программного модуля](#),

используемого для распознавания номеров).

1

Канал распознавания номе  
 1  
 Компьютер[SLAVE]  Отключить  
 LOCALHOST

Страна: Russia

Выбор видеокамер  
 Распознавание номеров:  
 Камера 1  
 Синхронная съемка:  
 Камера 1  
 Автоматическая запись 10 с  
 Обработать полукадр

Включить по:  
 Детектору движения **1**  
 Въезд:  
 <нет>  
 Выезд:  
 <нет>

Настройки детектора  
 Порог поиска зоны  
 21 Макс. ширина X  
 9 Макс. высота X  
 2 Мин. ширина X  
 1 Мин. высота X  
 Вырезать изображение с автомобилем  
 Разрешить распознавать изображение по запросу

Границы области поиска, %  
 0 Левая  
 0 Верхняя  
 100 Правая  
 100 Нижняя  
 Область поиска X  
 Задать устройство GPU  
 Устройство по умолчанию

Расчет направления  
 по положению номера  
 Направление  
 от камеры  
 Не определено  
 Фиксировать нарушение  
 Въезд

Настройки распознавания | Настройки сохранения | Настройки радара | Настройки обработки номеров

2  
 Применить | Отменить

2. В раскрывающемся списке **Включить по** (1) выбрать:
  - a. **Выключено** – распознавание номеров по макрокомандам или по детектору движения отключено (по умолчанию). Канал распознавания номеров сканирует каждый поступающий кадр;
  - b. **Детектору движения** – распознавание номеров по детектору движения активировано, используется для снижения нагрузки на Сервер;
  - c. **По макрокомандам** – распознавание номеров по макрокомандам активировано. При выборе этого варианта становятся доступными раскрывающиеся списки **Въезд** и **Выезд**.
    - i. из раскрывающегося списка **Въезд** назначить макрокоманду, по которой начинается распознавания номеров;
    - ii. из раскрывающегося списка **Выезд** назначить макрокоманду, по которой останавливается распознавания номеров.

Включить по:  
 По макрокомандам  
 Въезд:  
 Макрокоманда 1  
 Выезд:  
 Макрокоманда 2

3. Нажать кнопку **Применить** для сохранения настроек.

Настройка распознавания номеров по макрокомандам или по детектору движения завершена.

**Примечание**

1. Распознавание номеров по детектору движения реализовано только для программных модулей *Авто-УРАГАН*, *CARMEN-Авто*, *АРН-ЖД*, *Seenaptec*.
2. При активации распознавания по детектору движения канал распознавания номеров сканирует видеоизображение только тогда, когда основной детектор движения программного комплекса *Интеллект* находится в состоянии **Тревога** (то есть когда в рабочей зоне видеокамеры зафиксировано движение). Если основной детектор движения находится в спокойном состоянии, канал распознавания номеров не сканирует видеоизображения для обнаружения и определения номерных знаков транспортных средств.

## 11.4 Настройка совместной работы ПК Авто-Интеллект и ПК Интеллект X

Существует функциональная возможность совместной работы ПК *Авто-Интеллект* и ПК *Интеллект X*, которая позволяет:

- получать видео с камер ПК *Интеллект X* для дальнейшего распознавания номеров с помощью модулей распознавания номеров ПК *Авто-Интеллект*;
- получать события о распознавании номеров как от внешнего распознавателя.

**Внимание!**

ПК *Авто-Интеллект* и ПК *Интеллект X* должны располагаться на одном Сервере.

Настройка совместной работы ПК *Авто-Интеллект* и ПК *Интеллект X* происходит так:

1. Убедиться, что порт подключения к ПК *Интеллект X*, заданный в ключе реестра **An.port**, равен **20111** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).
2. Создать и настроить модуль *NGP менеджер* для подключения к ПК *Интеллект X* (см. настройку данного модуля в руководстве администратора ПК *Интеллект*, наиболее актуальная версия документации находится в [хранилище документации](#)). В результате в ПК *Интеллект* будут автоматически созданы объекты соответствующих камер ПК *Интеллект X*.

**Примечание**

Для корректного подключения ПК *Интеллект X* должен быть запущен с правами администратора.  
После подключения ПК *Интеллект X* к ПК *Авто-Интеллект* создание объектов **Устройство видеоввода** станет недоступно.

3. Если необходимо распознавать номера с помощью модуля распознавания номеров ПК *Авто-Интеллект*, то конфигурирование ПК *Авто-Интеллект* происходит стандартным образом, при этом на панели настройки объекта **Канал распознавания номеров** необходимо выбрать соответствующую камеру ПК *Интеллект X* (см. [Выбор видеокамер для работы с каналом распознавания номеров](#)).
4. Если распознавание номеров происходит на стороне ПК *Интеллект X*, то для получения событий о распознавании номеров как от внешнего распознавателя необходимо активировать модуль *Внешний распознаватель*.

- Для возможности просматривать видеоархив по событию с видеокamеры, с которой осуществляется распознавание номеров, необходимо на панели настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** выбрать **Монитор АххонNext** (см. [Выбор монитора для воспроизведения видеоархива](#)).

Настройка совместной работы ПК *Авто-Интеллект* и ПК *Интеллект X* завершена.

## 11.5 Настройка диалогового окна Трафик монитор

### **Примечание.**

В том случае, если программный комплекс *Авто-Интеллект* установлен на английскую версию ОС «Windows», то перед настройкой диалогового окна **Трафик монитор** требуется выполнить дополнительную настройку языковых компонент ОС «Windows». Данная настройка необходима для корректного отображения символов в диалоговом окне **Трафик монитор**. Настройка языковых компонент ОС Windows, необходимых для корректного отображения символов в диалоговом окне **Трафик монитор**, осуществляется в следующей последовательности:

- посредством окна **Control Panel (Панель управления)** необходимо открыть панель **Regional and Language Options (Язык и региональные стандарты)**;
- в окне **Regional and Language Options (Язык и региональные стандарты)** перейти на вкладку **Advanced (Дополнительно)** и в панели **Language for non-Unicode programs (Язык программ, не поддерживающих Юникод)** выбрать из списка языков «Russian» («Русский») (по умолчанию установлен **English (Английский)**).

### 11.5.1 Порядок настройки диалогового окна Трафик монитор

Для настройки диалогового окна **Трафик монитор** необходимо выполнить следующие действия:

- настроить размещение диалогового окна **Трафик монитор** на экране;
- выбрать детекторы транспорта для совместной работы с диалоговым окном **Трафик монитор**;
- настроить отображение информации о движении транспортных средств;
- настроить размещение диалогового окна **Окно тревог**.

### 11.5.2 Настройка размещения диалогового окна Трафик монитор на экране

Расположение диалогового окна **Трафик монитор** на экране характеризуется следующими параметрами: координатами расположения левого верхнего угла диалогового окна **Трафик монитор** по горизонтали и вертикали, шириной и высотой диалогового окна **Трафик монитор**, наличием возможности перемещения диалогового окна **Трафик монитор** по экрану с использованием мыши.

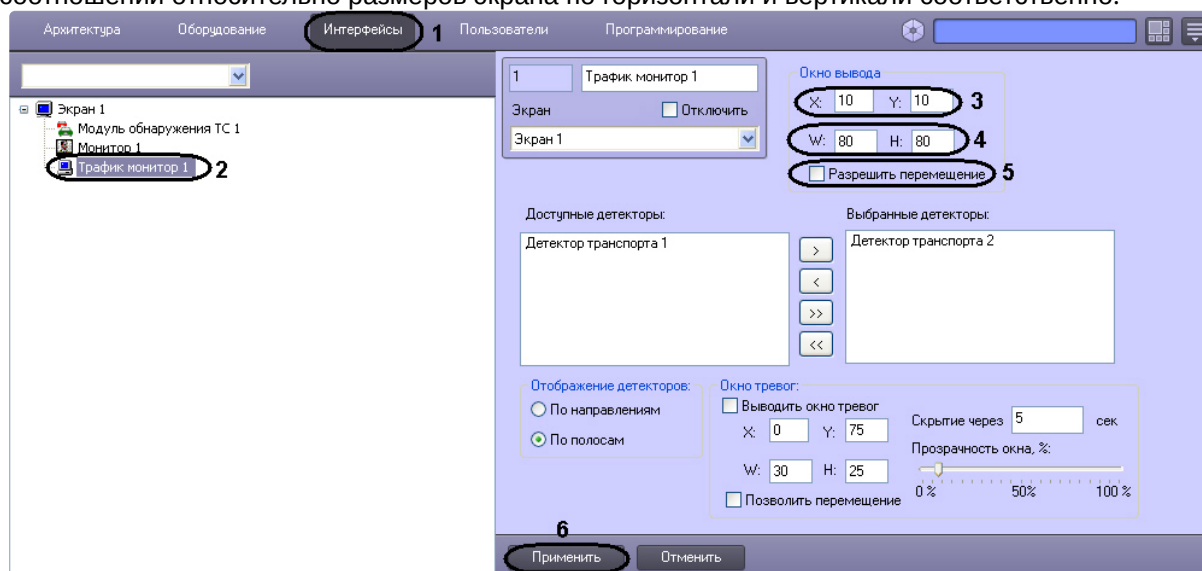
Для настройки расположения диалогового окна **Трафик монитор** на экране необходимо выполнить следующие действия:

- Перейти на вкладку **Интерфейсы** диалогового окна **Настройка системы** (1).
- Выбрать в дереве объект **Трафик монитор** (2).
- По умолчанию диалоговое окно **Трафик монитор** выводится в центральной части экрана (с координатами положения верхнего левого угла:  $X = 10, Y = 10$ ). Для изменения положения на экране необходимо задать координаты его расположения в полях **X** и **Y** (3). Значения полей **X** и **Y** соответствуют координатам расположения левого верхнего угла диалогового окна на экране и



выражаются в процентном соотношении относительно размеров экрана по горизонтали и вертикали соответственно.

- По умолчанию диалоговое окно **Трафик монитор** занимает 64 % от общего пространства экрана (80% ширины и высоты экрана). Для изменения размера диалогового окна необходимо задать его ширину в поле **W** и высоту в поле **H** (4). Значение полей **W** и **H** выражаются в процентном соотношении относительно размеров экрана по горизонтали и вертикали соответственно.



- По умолчанию диалоговое окно **Трафик монитор** нельзя свободно перемещать по экрану. В том случае, если требуется разрешить перемещение диалогового окна, необходимо активировать флажок **Разрешить перемещение** (5).
- Нажать кнопку **Применить** (6).

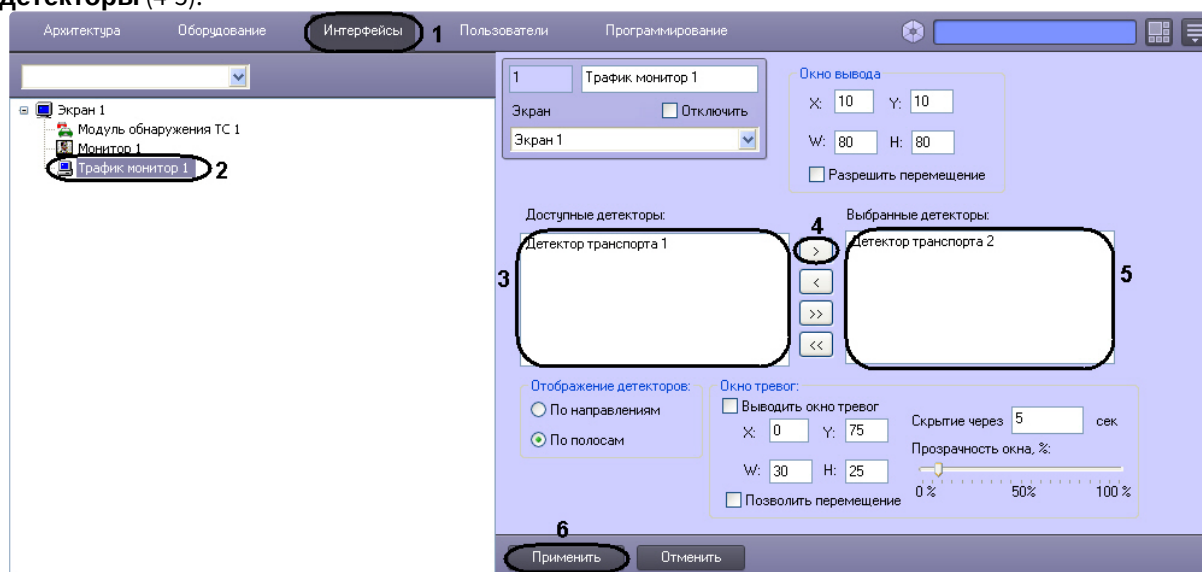
Настройка размещения диалогового окна **Трафик монитор** на экране завершена.

### 11.5.3 Выбор детекторов транспорта для совместной работы с диалоговым окном Трафик монитор

Для выбора детекторов транспорта для совместной работы с диалоговым окном **Трафик монитор** необходимо выполнить следующие действия:

- Перейти на вкладку **Интерфейсы** диалогового окна **Настройка системы** (1).
- Выбрать в дереве объект **Трафик монитор** (2).
- Выбрать значение из списка в поле **Доступные детекторы** (3).

4. Нажать кнопку  для перемещения выбранного значения в список **Выбранные детекторы** (4-5).



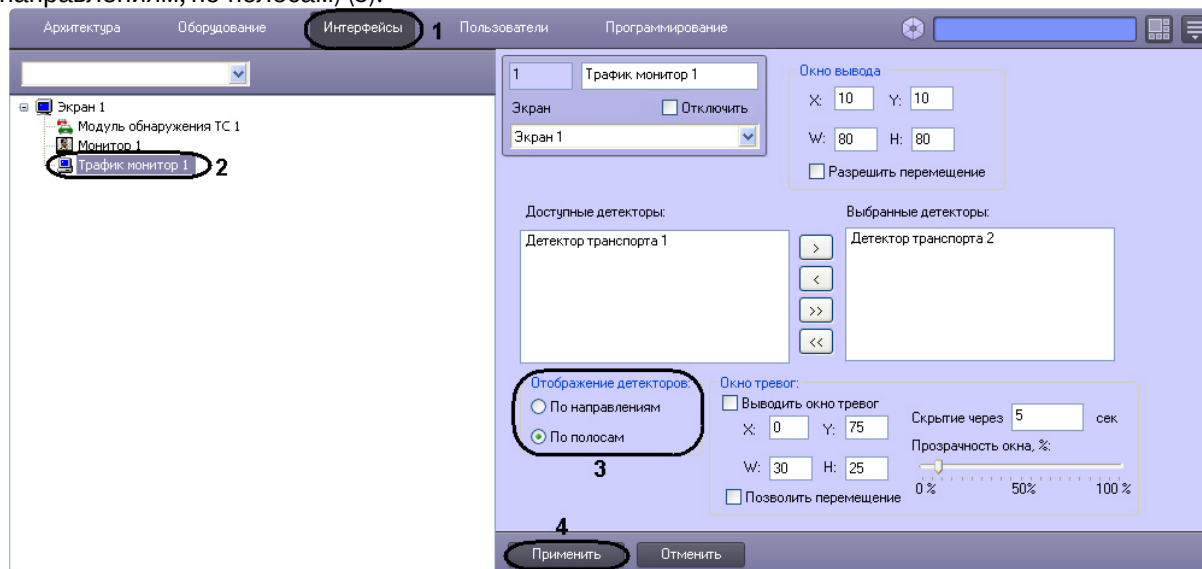
5. Нажать кнопку **Применить** для сохранения настроек (6).

Выбор детекторов транспорта завершен.

## 11.5.4 Настройка отображения информации о движении транспортных средств

Для выбора способа отображения информации о движении транспортных средств необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на вкладку **Интерфейсы** диалогового окна **Настройка системы** (1).
2. Выбрать в дереве объект **Трафик монитор** (2).
3. Установить переключатель **Отображение детекторов** в одно из предложенных положений (по направлениям, по полосам) (3).



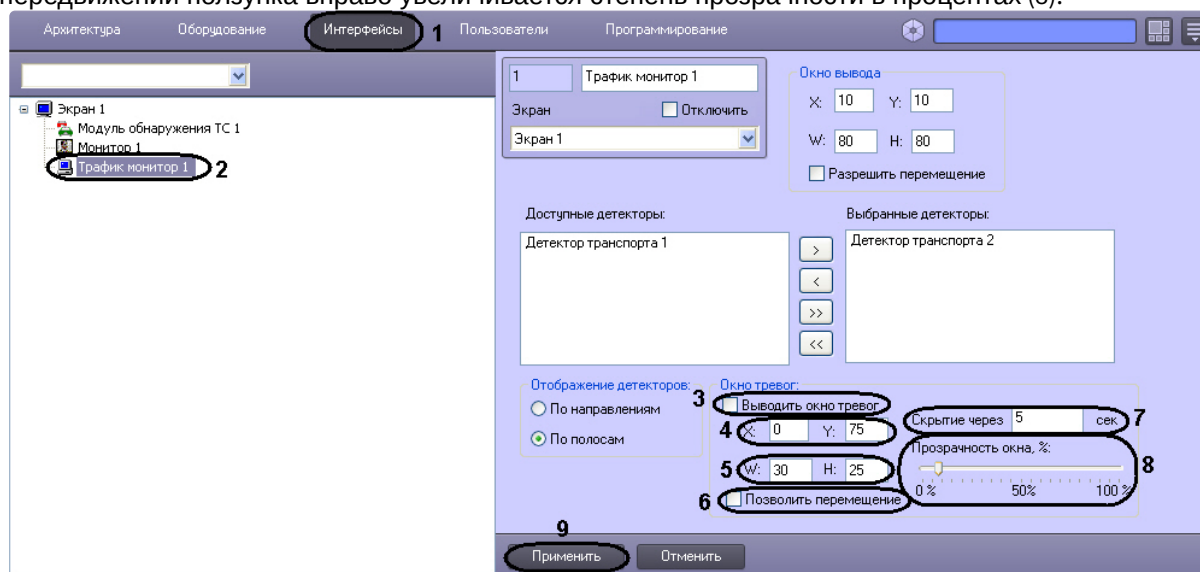
4. Нажать кнопку **Применить** для сохранения настроек (4).

Выбор способа отображения информации о движении ТС завершен.

### 11.5.5 Настройка размещения диалогового окна **Окно тревог** на экране

Для настройки расположения диалогового окна **Окно тревог** на экране необходимо выполнить следующие действия:

1. Перейти на вкладку **Интерфейсы** диалогового окна **Настройка системы** (1).
2. Выбрать в дереве объект **Трафик монитор** (2).
3. По умолчанию диалоговое окно **Окно тревог** на экран не выводится. Для отображения диалогового окна **Окно тревог** необходимо активировать флажок **Выводить окно тревог** (3).
4. Для изменения положения на экране необходимо задать координаты его расположения в полях **X** и **Y** (4). Значения полей **X** и **Y** соответствуют координатам расположения левого верхнего угла диалогового окна на экране и выражаются в процентном соотношении относительно размеров экрана по горизонтали и вертикали соответственно.
5. Для изменения размера диалогового окна необходимо задать его ширину в поле **W** и высоту в поле **H** (5). Значение полей **W** и **H** выражаются в процентном соотношении относительно размеров экрана по горизонтали и вертикали соответственно.
6. По умолчанию диалоговое окно **Окно тревог** нельзя свободно перемещать по экрану. В том случае, если требуется разрешить перемещение диалогового окна, необходимо активировать флажок **Разрешить перемещение** (6).
7. В поле **Скрытие через** необходимо указать время, через которое тревожное окно будет закрыто, в секундах (7).
8. Путем изменения положения ползунка **Прозрачность окна, %** можно задать степень прозрачности диалогового окна **Окно тревог**. По умолчанию ползунок расположен на шкале в точке максимальной видимости (непрозрачности) диалогового окна **Окно тревог**. При передвижении ползунка вправо увеличивается степень прозрачности в процентах (8).



9. Нажать кнопку **Применить** (9).

Настройка размещения диалогового окна **Окно тревог** на экране завершена.

**Примечание.**

В том случае, если в отображаемом диалоговом окне **Окно тревог** текстовые надписи перекрывают графические изображения, следует увеличить размеры данного диалогового окна (см. пункт 5) до значений, при которых текстовые надписи и графические изображения будут отображаться корректно.

## 11.6 Настройка интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС

### 11.6.1 Функциональные характеристики программного модуля Модуль обнаружения ТС

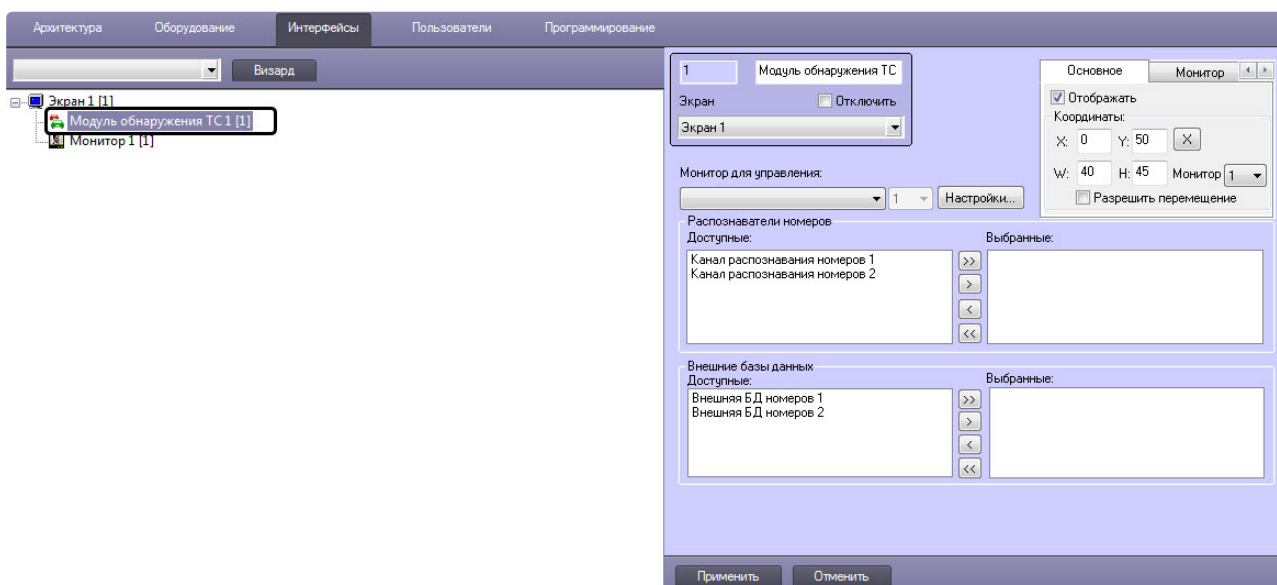
Программный модуль **Модуль обнаружения ТС** предназначен для обнаружения транспортных средств, находящихся в розыске или двигающихся с превышением скорости. Обнаружение производится в реальном времени.

**Модуль обнаружения ТС** выполняет следующие функции:

1. отображение номеров транспортных средств, попадающих в поле зрения распознавателей;
2. отображение скорости транспортных средств;
3. регистрация превышения скорости транспортного средства с настраиваемым звуковым оповещением оператора;
4. регистрация обнаружения номера транспортного средства во внешней базе данных номеров (например, в базе розыска) с настраиваемым звуковым оповещением оператора;
5. обработка тревожных событий;
6. поиск событий в базах данных распознавателей ПК *Авто-Интеллект*.

### 11.6.2 Порядок настройки интерфейсного окна Модуль обнаружения ТС

Настройка интерфейсного окна **Модуль обнаружения ТС** производится на панели настройки одноименного объекта. Данный объект создается на базе объекта **Экран** на вкладке **Интерфейсы** диалогового окна **Настройка системы**.



Настройка интерфейсного окна **Модуль обнаружения ТС** осуществляется в следующей последовательности:

1. Настроить размещение окна **Модуль обнаружения ТС** на экране.
2. Выбрать Каналы распознавания номеров для отображения в окне **Модуль обнаружения ТС**.
3. Выбрать внешние базы данных номеров для анализа распознанных номеров.
4. Настроить интерфейс окна **Модуль обнаружения ТС**.
5. Настроить звуковое оповещение при превышении скорости транспортного средства и/или обнаружении номера во внешней базе данных номеров.

Выбрать интерфейсный объект **Монитор** для воспроизведения видеоархива с видеокамеры распознавания номеров.

### 11.6.3 Настройка размещения компонентов интерфейсного объекта Модуль обнаружения ТС на экране

Интерфейсный объект **Модуль обнаружения ТС** включает в себя следующие компоненты:

1. **Оперативный монитор** – предназначен для отображения сведений о распознанных номерах, обработки тревожных событий;
2. **Монитор событий** – отображает кадр видеоизображения с транспортным средством, номер которого распознается в данный момент времени, а также распознанный номер и скорость.
3. **Тревожное окно** - предназначено для отображения данных о ТС в случае совпадения распознанных номерных знаков ТС со знаками, хранящимися во внешней базе ориентировок.

 **Примечание.**

Компоненты **Монитор событий** и **Тревожное окно** являются опциональными.

Настройка размещения компонентов интерфейсного объекта **Модуль обнаружения ТС** на экране осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.


2. Выбрать необходимую вкладку соответствующего компонента Модуля обнаружения ТС (1):
  - Вкладка **Основное** - соответствует компоненту **Оперативный монитор**.
  - Вкладка **Монитор** - соответствует компоненту **Монитор событий**.
  - Вкладка **Тревожное окно** - соответствует компоненту **Тревожное окно**.
3. Установить флажок **Отображать** (2), если необходимо отображать выбранный компонент на экране.
4. Задать координаты левого верхнего угла выбранного интерфейсного компонента (3):
  - Поле **X** (отступ по горизонтали от левой границы экрана компьютера).
  - Поле **Y** (отступ по вертикали от верхней границы экрана компьютера).

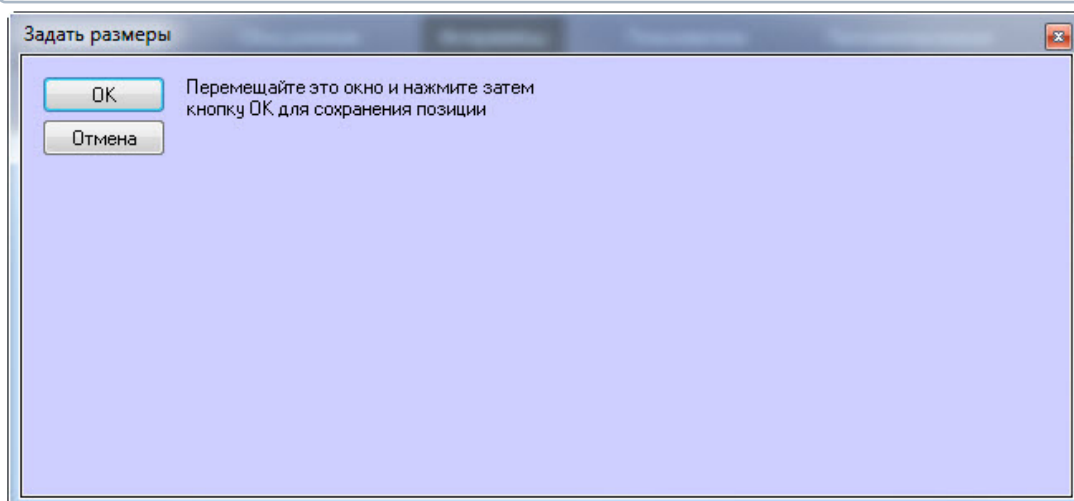
**Примечание**

Координаты выражаются в процентном соотношении относительно размеров экрана по горизонтали и вертикали соответственно.

5. Задать размеры выбранного компонента на экране (4):
  - Поле **W** (ширина компонента).
  - Поле **H** (высота компонента).

**Примечание.**

- Размеры выражаются в процентном соотношении относительно размеров экрана по горизонтали и вертикали соответственно.
- Минимальные размеры компонента **Оперативный монитор** составляют 70% по ширине (**W**) и 39% по высоте (**H**).
- Для эффективной работы Оператора следует избегать взаимного пересечения компонентов.
- Для удобства задания координат и размеров выбранного компонента рекомендуется использовать визуальный метод задания координат. Для этого следует нажать кнопку  (**5**) и, используя мышь, задать требуемый размер и положение тестового окна, после чего нажать **ОК**. Координаты тестового окна будут автоматически рассчитаны и скопированы в поля **X**, **Y**, **W** и **H**.



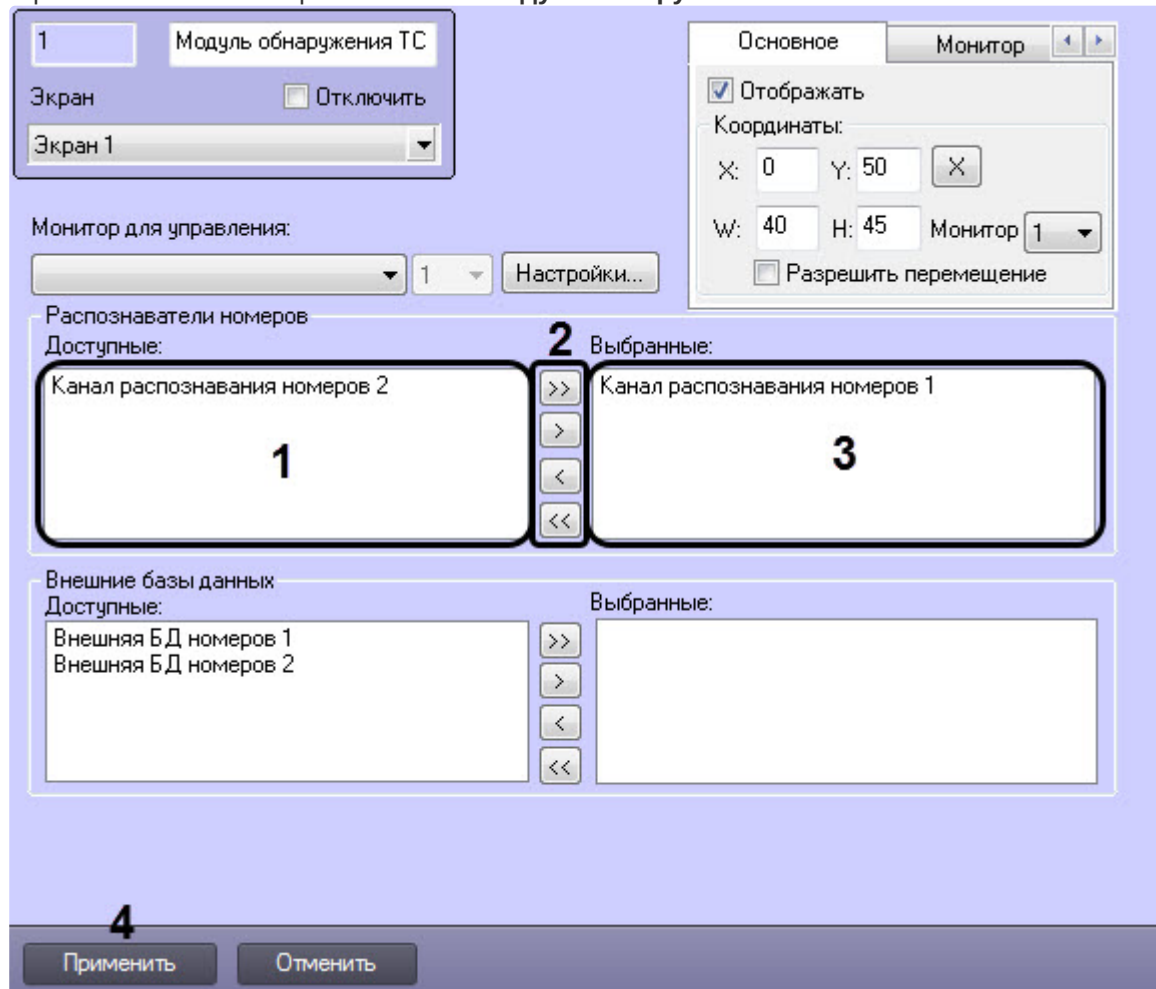
6. Установить флажок **Разрешить перемещение (6)**, если требуется разрешить перемещение выбранного компонента.
7. Из раскрывающегося списка **Монитор (7)** выбрать номер физического монитора, подключенного к компьютеру, на котором необходимо отображать выбранный компонент.
8. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить (8)**.



Настройка размещения компонентов интерфейсного объекта **Модуль обнаружения ТС** на экране завершена.

#### 11.6.4 Выбор Каналов распознавания номеров



Выбор Каналов распознавания номеров, информация от которых будет отображаться в окне интерфейсного объекта **Модуль обнаружения ТС**, осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.



2. В группе **Распознаватели номеров** из списка **Доступные** (1) выбрать требуемые Каналы распознавания номеров.
3. Переместить с помощью кнопок (2)  (или кнопки  для перемещения всех Каналов распознавания номеров из списка) выбранные Каналы распознавания номеров в список **Выбранные** (3).

**Примечание.**

Кнопки  и  предназначены для перемещения выбранных или всех Каналов распознавания номеров из списка **Выбранные** в список **Доступные**.

4. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить** (4).

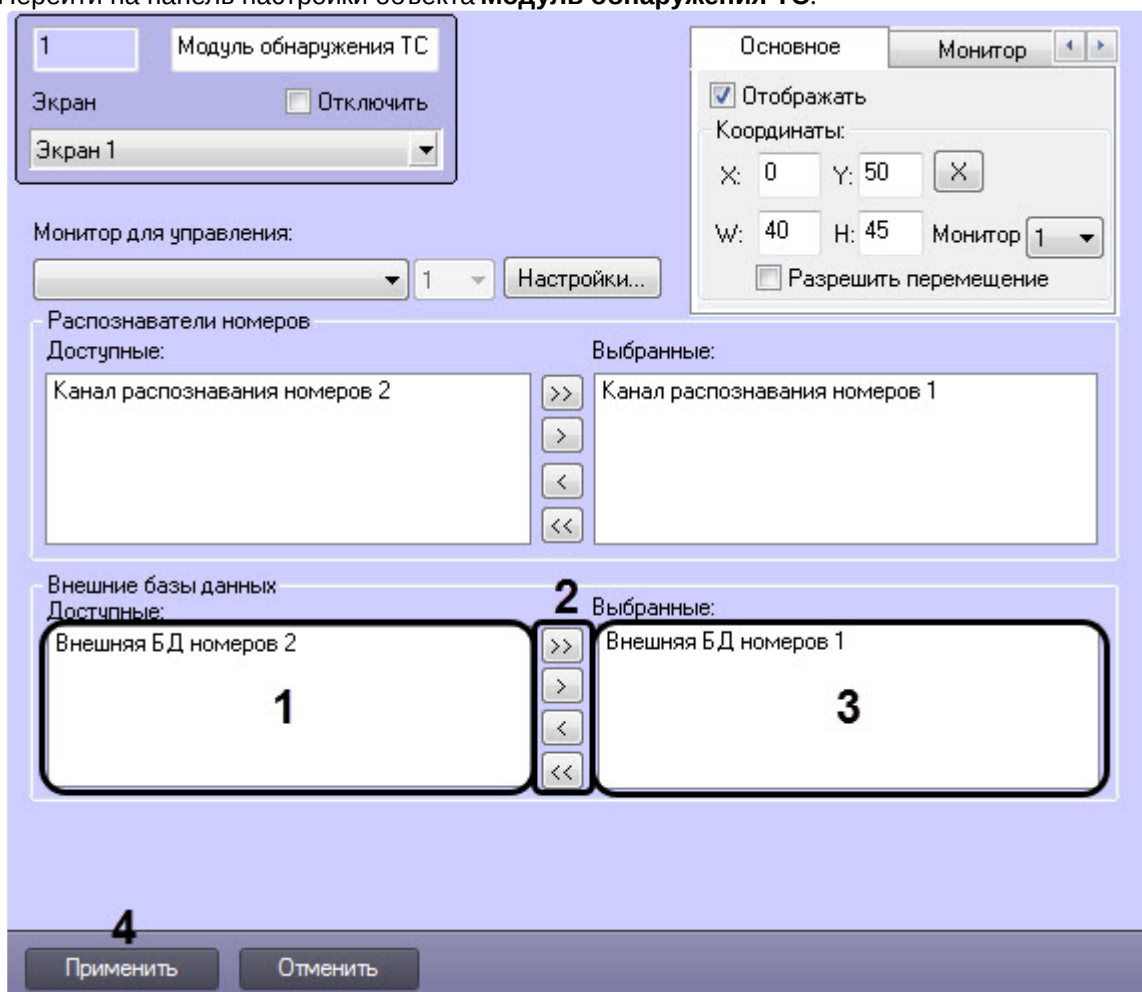
Выбор Каналов распознавания номеров завершен.



### 11.6.5 Выбор внешних баз данных номеров

Выбор внешних баз данных номеров для анализа распознанных номеров производится следующим образом:





1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.



2. В группе **Внешние базы данных** из списка **Доступные** (1) выбрать требуемые внешние базы данных номеров.
3. Переместить с помощью кнопок (2)  (или кнопки  для перемещения всех внешних баз данных номеров из списка) выбранные внешние базы данных номеров в список **Выбранные** (3).

**Примечание.**

Кнопки  и  предназначены для перемещения выбранных или всех внешних баз данных номеров из списка **Выбранные** в список **Доступные**.

4. Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **Применить** (4).

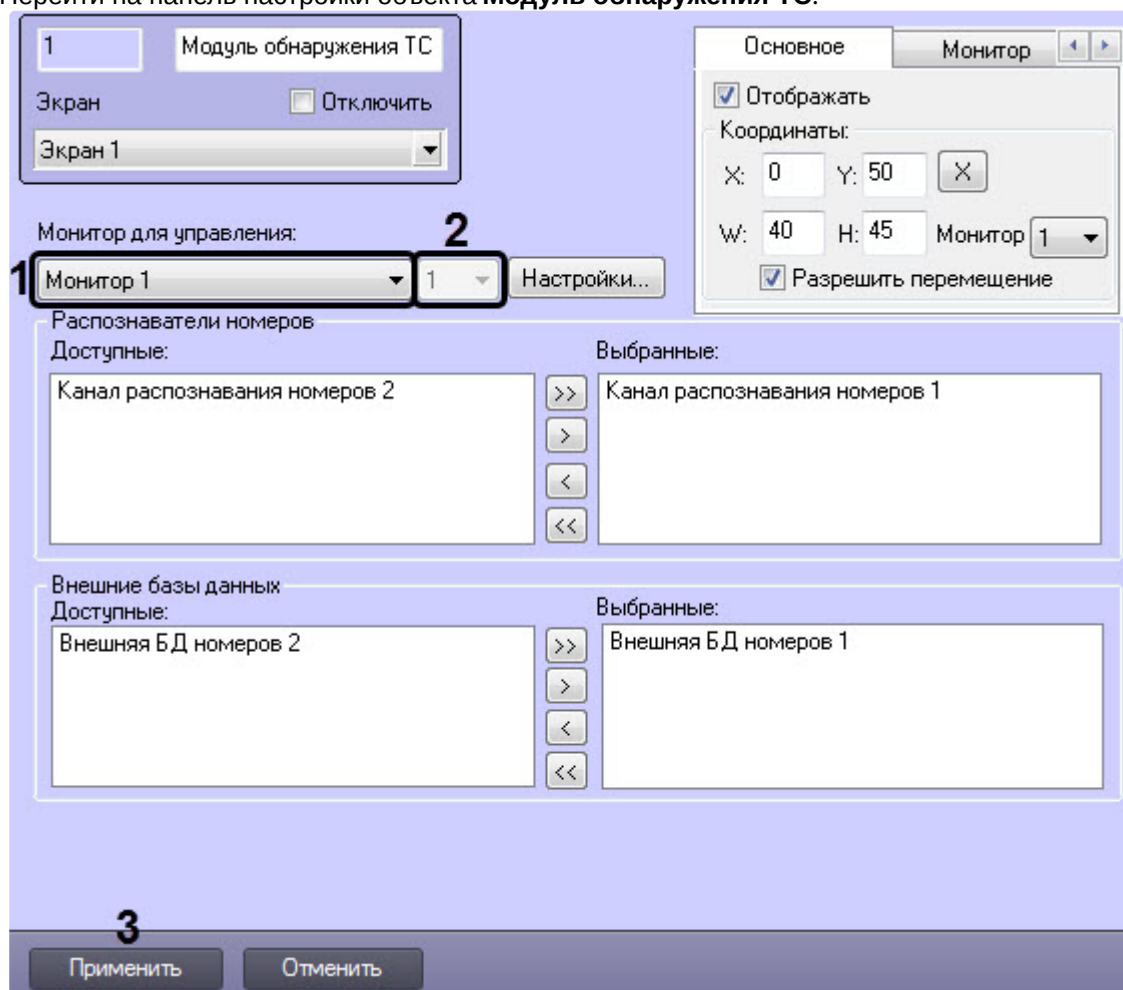
Выбор внешних баз данных номеров для анализа распознанных номеров завершен.

### 11.6.6 Выбор монитора для воспроизведения видеоархива

Существует возможность из окна **Модуль обнаружения ТС** просматривать видеоархив по событию с видеочамеры, с которой осуществляется распознавание номеров (см. [Просмотр видеоархива по событию](#)).

Выбор монитора для воспроизведения видеоархива осуществляется следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.



2. Из раскрывающегося списка **Монитор для управления** (1) необходимо выбрать:
  - Объект **Монитор** для воспроизведения видеоархива в указанном интерфейсном объекте **Монитор**.

**⚠ Внимание!**

Объекты **Монитор** и **Модуль обнаружения ТС** должны быть созданы на базе одного родительского объекта **Экран**.

- **Монитор АххонNext** - для воспроизведения видеоархива в ПК *Аххон Next* в случае совместной работы ПК *Авто-Интеллект* и ПК *Аххон Next* (см. [Настройка совместной работы ПК Авто-Интеллект и ПК Интеллект X](#)). Также необходимо из раскрывающегося списка (2) выбрать номер физического монитора с раскладкой видеочамеры в ПК *Аххон Next*, с которой осуществляется распознавание номеров.

3. Нажать кнопку **Применить** (3).

Выбор монитора для воспроизведения видеоархива завершен.

## 11.6.7 Настройка интерфейса окна Модуль обнаружения ТС

Для настройки интерфейса окна **Модуль обнаружения ТС** необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** и нажать кнопку **Настройки**. В результате выполнения операции отобразится одноименное диалоговое окно.

2. В поле **Количество событий в протоколе** (1) ввести максимальное количество событий от 10 до 10000, которое может быть отображено в каждом из протоколов компонента **Оперативный монитор**. Обновление протокола, содержащего максимальное количество событий, производится по кольцу: при превышении максимального количества событий будет удалено событие, стоящее последним в очереди.

### **Примечание.**

Речь идет о двух протоколах:

- а. протокол обнаруженных транспортных средств, содержащий сведения об обнаруженных транспортных средствах;
- б. протокол тревожных событий, содержащий сведения о транспортных средствах, для которых были зарегистрированы тревожные события. Количество тревожных событий высчитывается как "**Количество событий в протоколе**" - 2. Например, если в поле **Количество событий в протоколе** указано значение 100, то в протоколе тревожных событий будет отображаться 98 тревожных событий.

3. Установить флажок **Удалять тревоги вместе с номером** (2), если при превышении заданного количества событий в протоколе необходимо удалять все события, связанные с последним в очереди номером.
4. Установить флажок **Скорость** (3) в положение, соответствующее той единице измерения скорости транспортных средств, которую требуется отображать в окне **Модуль обнаружения ТС** (километры в час или мили в час).
5. По умолчанию в протоколах событий компонента **Оперативный монитор** для каждого транспортного средства (события) выводятся следующие сведения:

- a. кадр видеоизображения;
  - b. распознанный номер;
  - c. распознаватель номера;
  - d. дата и время получения сведений;
  - e. причина тревоги (только для тревожных событий).
6. Если в протоколах компонента **Оперативный монитор** для каждого события требуется выводить только распознанный номер, название распознавателя номера и дату и время получения сведений, установить флажок **Сокращенный вид протоколов (4)**.
  7. Существует возможность создавать дополнительные компоненты **Оперативный монитор**. В случае если протокол тревожных событий требуется отображать только в основном интерфейсном компоненте **Оперативный монитор**, а не в дополнительных, установить флажок **Протокол тревог только в главном окне "Оперативный монитор" (5)**.
  8. По умолчанию количество отображаемых дополнительных компонентов **Оперативный монитор** не ограничено. В случае если требуется отображать только один, созданный последним, дополнительный компонент **Оперативный монитор**, установить флажок **Только одно дополнительное окно "Оперативный монитор" (6)**.
  9. Установить флажок **Не отображать код региона (7)**, если необходимо скрыть поле **Код региона** из компонента **Оперативный монитор**.
  10. Установить флажок **Отобразить поля внешней БД (8)**, если необходимо отображать поля внешней базы данных в компоненте **Оперативный монитор** при обнаружении номерного знака во внешней базе данных номеров (см. [Присвоение названий столбцам таблицы, содержащей номера транспортных средств](#)).
  11. В поле **Таймаут для базы данных, сек (9)** указать в секундах таймаут подключения к выбранным серверам ПК *Авто-Интеллект* при открытии окна **Поиск событий в базах данных распознавателей (Настройка поиска событий)**. При превышении заданного времени прекращаются все попытки подключения и отображается перечень Серверов, к которым не удалось подключиться.
  12. В поле **Интервал между начальной и конечной датой (10)** указать срок действия ориентировки в днях, значение по умолчанию – 7. После этого указанный интервал автоматически будет перенесен в форму ввода новой ориентировки базы данных оперативного слежения как разница между полями **Дата начала действия** и **Дата окончания действия** (см. [Формирование базы данных оперативного слежения](#)).
  13. Для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Настройки** нажать кнопку **Ok**.
  14. Нажать кнопку **Применить** на панели настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.

Настройка интерфейса окна **Модуль обнаружения ТС** завершена.

### 11.6.8 Настройка звукового оповещения при регистрации тревожных событий

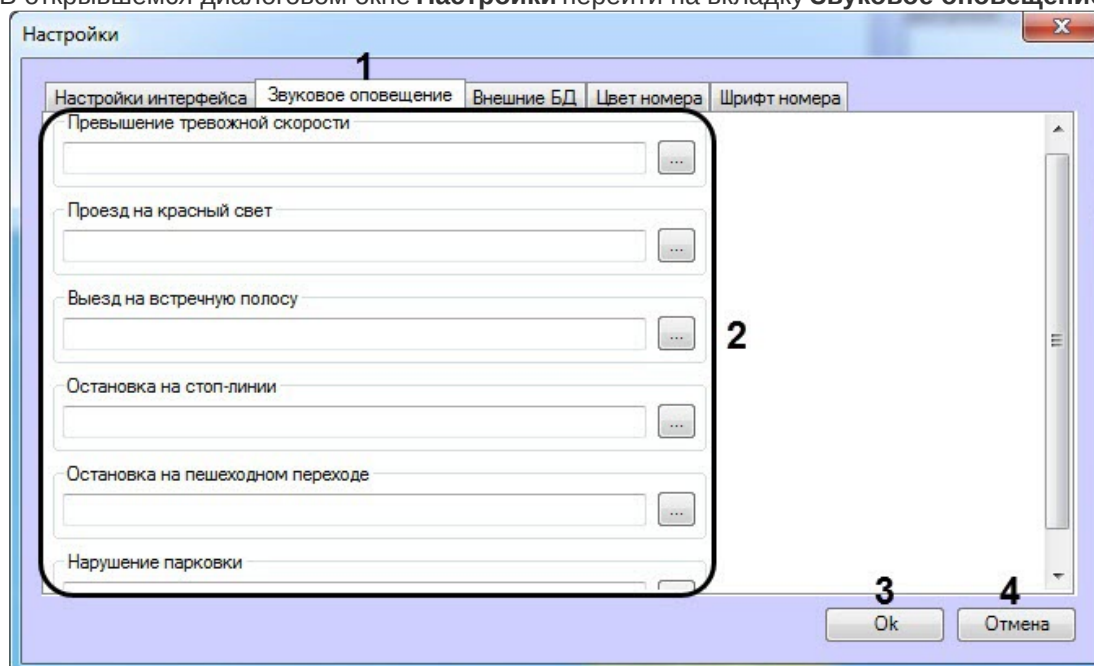
Существует возможность настраивать звуковое оповещение при регистрации следующих тревожных событий:


1. Превышение скорости транспортного средства.
2. Обнаружение распознанного номера во внешней базе данных номеров.

Настройка звукового оповещения при регистрации тревожных событий производится следующим образом:

1. Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** и нажать кнопку **Настройки**.

- В открывшемся диалоговом окне **Настройки** перейти на вкладку **Звуковое оповещение** (1).



- Выбрать тревожное событие или внешнюю БД номеров из области (2) и нажать на кнопку  справа необходимого события. В открывшемся диалоговом окне **Открыть** выбрать требуемый звуковой файл в формате WAV, после чего нажать **Открыть**. В результате выполнения операции отобразится полный путь к файлу.

**Примечание**

Файл звукового оповещения может быть только в формате WAV, другие форматы не поддерживаются.  
Количество и названия полей внешних БД номеров соответствуют внешним базам данных, выбранным для анализа распознанных номеров (см. [Выбор внешних баз данных номеров](#)).

- Повторить шаг 4 для всех требуемых тревожных событий и внешних баз данных номеров.
- Для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Настройки** нажать кнопку **ОК** (3). Для закрытия диалогового окна **Настройки** без сохранения изменений следует нажать кнопку **Отмена** (4).
- Нажать кнопку **Применить** на панели настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.

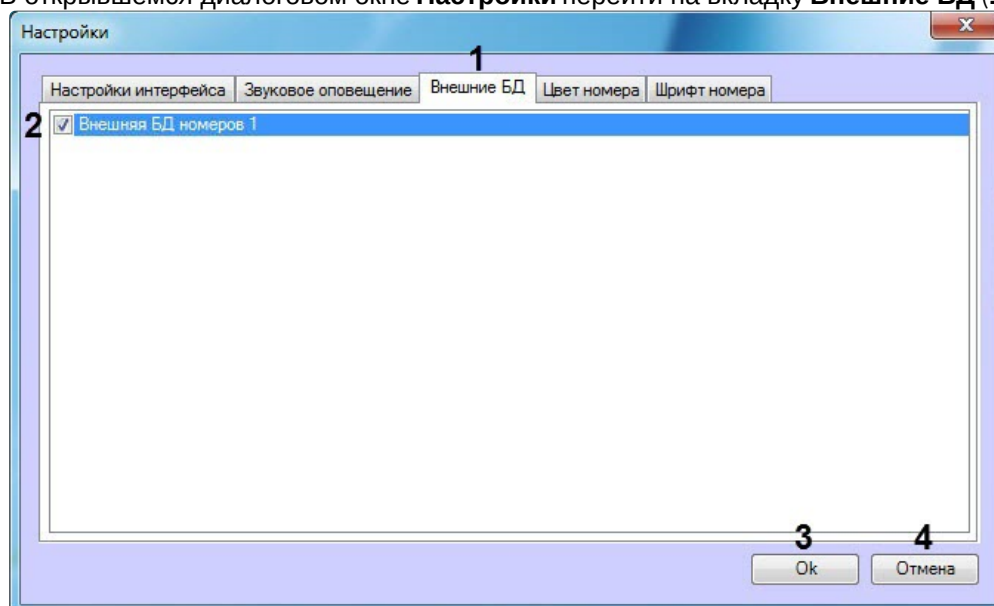
Настройка звукового оповещения при регистрации тревожных событий завершена.

### 11.6.9 Выбор внешних баз данных в качестве баз данных Оперативного слежения

Выбор внешних баз данных для использования их в качестве баз данных **Оперативного слежения** проходит следующим образом:

- Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** и нажать кнопку **Настройки**.

- В открывшемся диалоговом окне **Настройки** перейти на вкладку **Внешние БД** (1).



- Установить флажки напротив тех внешних баз данных, которые необходимо использовать в качестве баз данных **Оперативного слежения** (2).

**Примечание.**

Для выбора внешних баз данных, используемых в качестве баз данных **Оперативного слежения** необходимо, чтобы при настройке Внешней базы данных номеров была выбрана локальная база данных с указанными таблицей **Catch\_DB** и полем **Plate** (подробное описание настройки Внешней БД номеров приведено в разделе [Подключение внешней базы данных номеров](#)).

- Для сохранения внесенных изменений и закрытия диалогового окна **Настройки** нажать кнопку **ОК** (3).

**Примечание.**

Для закрытия диалогового окна **Настройки** без сохранения изменений следует нажать кнопку **Отмена** (4).

- Нажать кнопку **Применить** на панели настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.

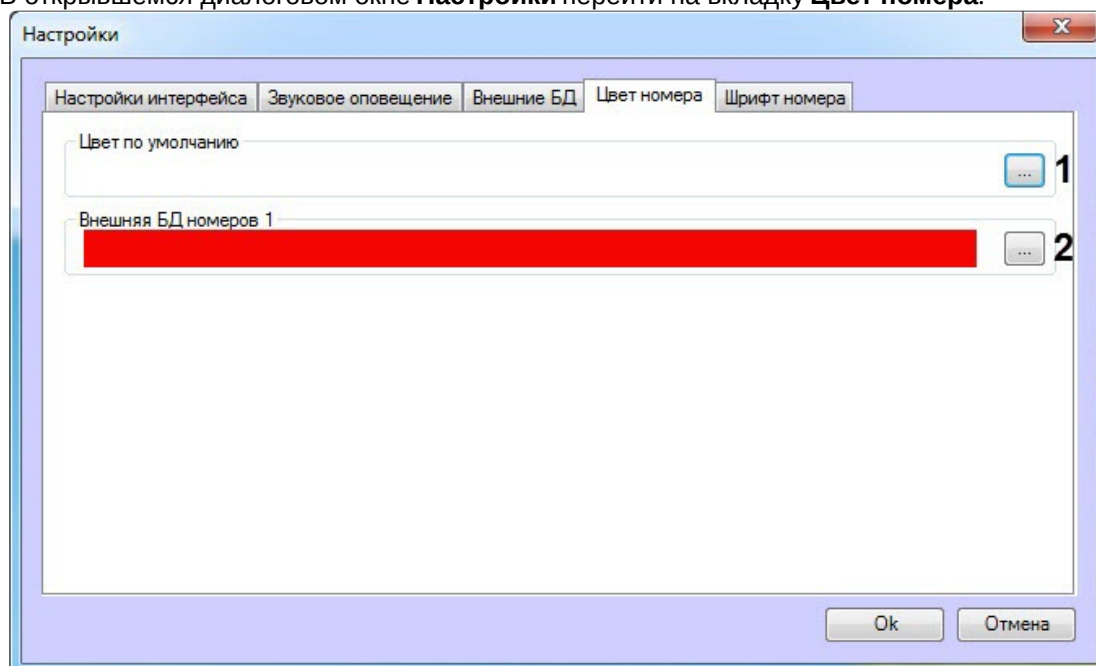
Выбор внешних баз данных для использования их в качестве баз данных **Оперативного слежения** завершен.

### 11.6.10 Настройка цвета номеров

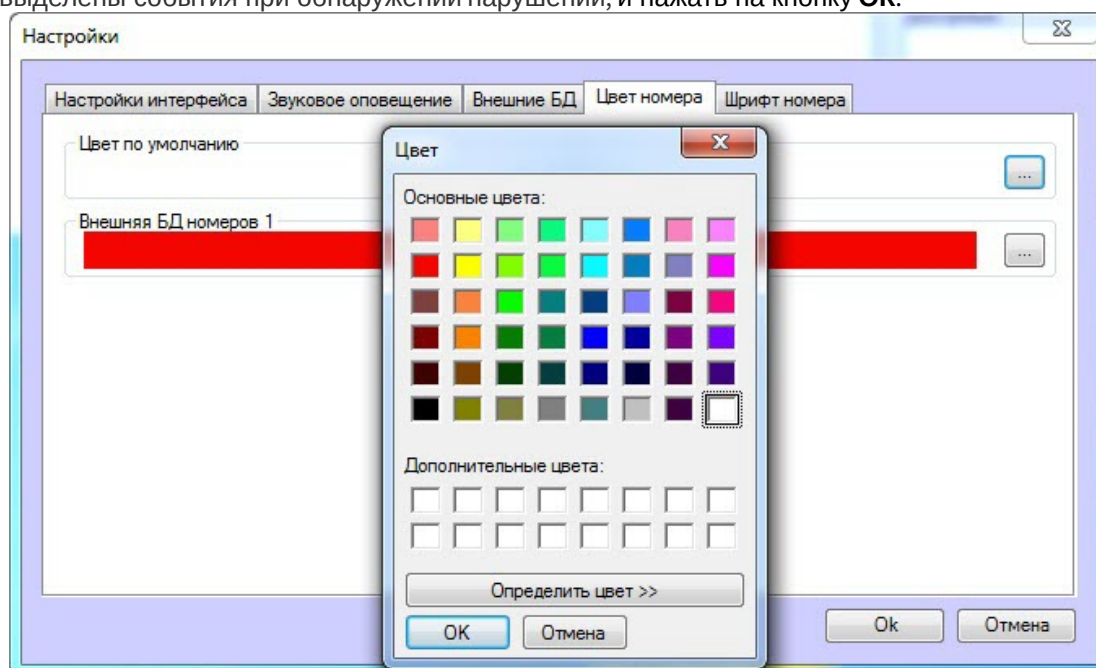
Существует возможность задания цвета, которым будут выделены события при обнаружении нарушений (например, превышение скорости), а также цвета, которым будут выделены события при обнаружении номера во внешней базе данных номеров. Для этого необходимо:

- Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** и нажать кнопку **Настройки**.

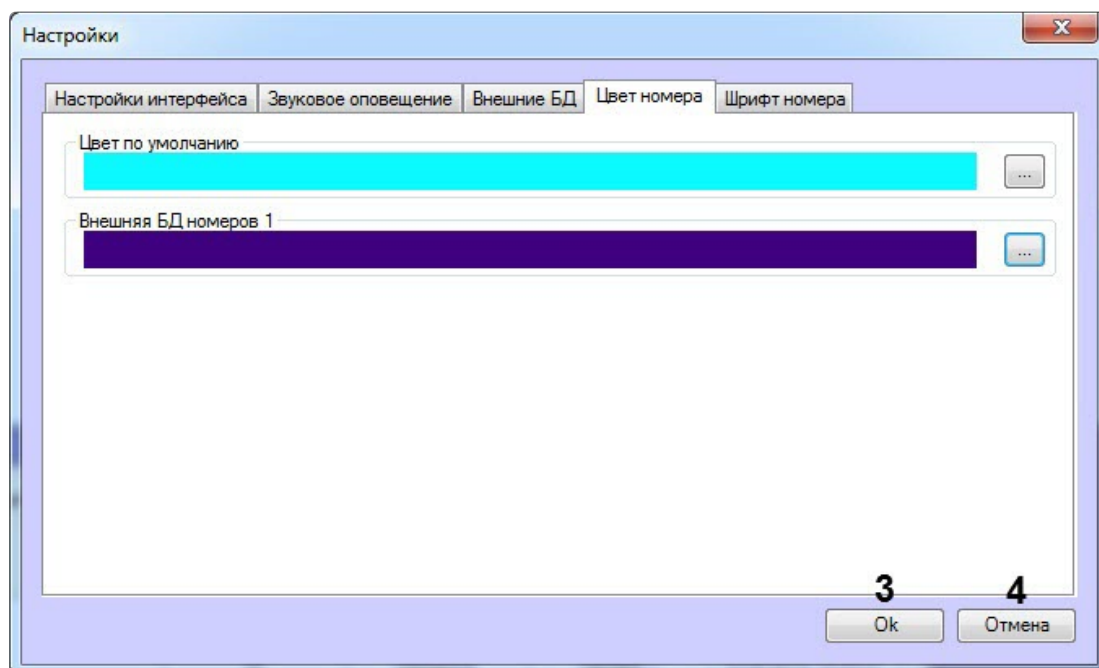
- В открывшемся диалоговом окне **Настройки** перейти на вкладку **Цвет номера**.



- В области **Цвет по умолчанию** нажать на кнопку **...** (1).
- В открывшемся диалоговом окне **Цвет** указать необходимый цвет, которым будут выделены события при обнаружении нарушений, и нажать на кнопку **ОК**.



- Повторить шаги 4 и 5 для внешних БД номеров (2), если они были выбраны ранее (см. [Выбор внешних баз данных в качестве баз данных Оперативного слежения](#)) для задания цвета, которым будут выделены события при обнаружении номера во внешней базе данных номеров.
- Таким образом, выбранные цвета отобразятся в соответствующих полях.



- Для сохранения изменений нажать на кнопку **ОК** (3).

**Примечание**

Для закрытия диалогового окна **Настройки** без сохранения изменений следует нажать кнопку **Отмена** (4).

- Нажать кнопку **Применить** на панели настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.

Настройка цвета номеров завершена.

### 11.6.11 Настройка шрифта распознанного номера

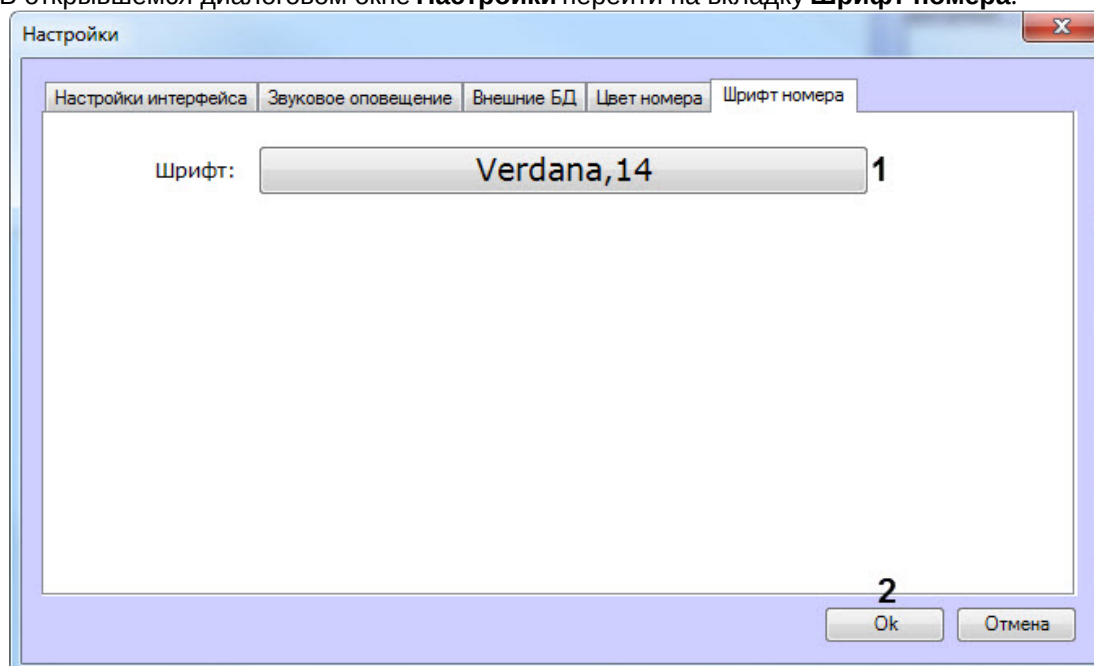
Существует возможность выбора шрифта распознанного номера в компонентах **Оперативный монитор** и **Монитор событий**. Это может быть полезным в случае, если символы распознанного номера отображаются некорректно из-за отсутствия данных символов в текущем выбранном шрифте. Для корректного отображения распознанного номера необходимо, чтобы выбранный шрифт и набор символов соответствовал стране, номера которой необходимо распознавать.

Настройка шрифта распознанного номера осуществляется следующим образом:

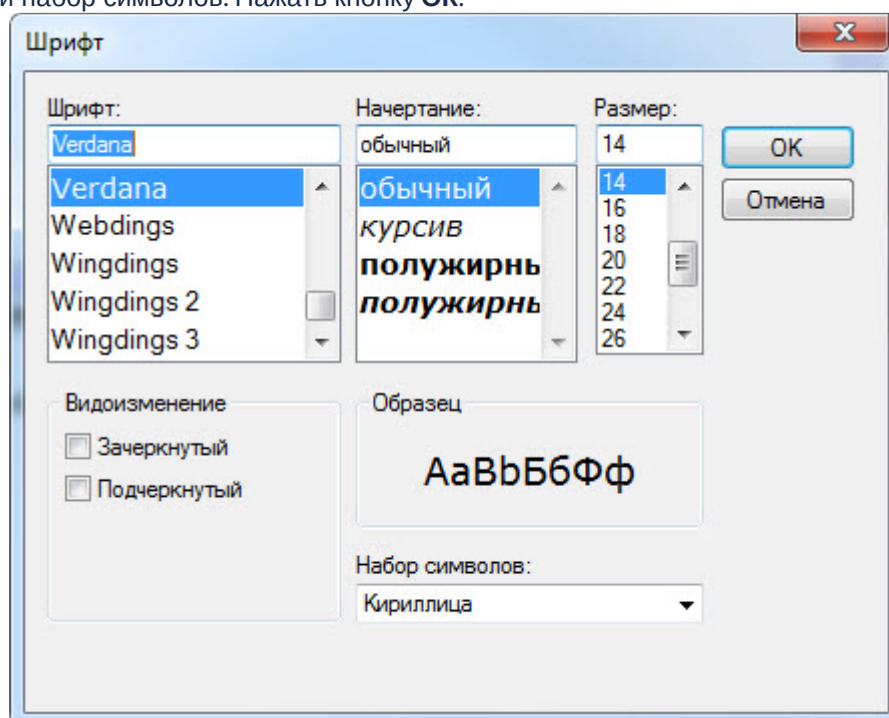
- Перейти на панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** и нажать кнопку **Настройки**.



- В открывшемся диалоговом окне **Настройки** перейти на вкладку **Шрифт номера**.



- Нажать кнопку с названием шрифта (1).
- В открывшемся диалоговом окне **Шрифт** выбрать необходимый шрифт, его начертание, размер и набор символов. Нажать кнопку **ОК**.



- Для сохранения изменений нажать кнопку **Ок** (2).
- Нажать кнопку **Применить** на панели настройки объекта **Модуль обнаружения ТС**.

Настройка шрифта распознанного номера завершена.



1	Раскрывающийся список <b>Страна</b>	Выбор значения из списка	Для модулей <i>Авто-УРАГАН, Seenaptec, RoadAR, IntelliVision LPR</i>			
	Выбор страны, номера которой необходимо распознать		Список доступных шаблонов национальных номерных знаков	В зависимости от модуля распознавания	В зависимости от количества доступных шаблонов национальных номерных знаков	
	Раскрывающийся список <b>Модуль</b>	Выбор значения из списка	Для модулей <i>CARMEN-Авто, АРН-ЖД</i>			
	Выбор SDK распознавания номеров		Список SDK распознавания номеров	В зависимости от модуля распознавания	В зависимости от количества установленных SDK распознавания номеров	
2	<b>Группа Выбор видекамер</b>					
	Раскрывающийся список <b>Распознавание номеров</b>	Выбор значения из списка	Основная видекамера для распознавания номеров	Список доступных объектов <b>Камера</b>	Камера 1	В зависимости от количества доступных объектов <b>Камера</b>
	Раскрывающийся список <b>Синхронная съемка</b>		Дополнительная синхронная видекамера	Список доступных объектов <b>Камера</b>	Нет	В зависимости от количества доступных объектов <b>Камера</b>

Флажок <b>Автоматическая запись</b>	Установка флажком	Активация функции автоматической записи при распознавании номерного знака	Булевский тип	Нет	Да – автоматическая запись включена. Нет – автоматическая запись выключена
Поле <b>Автоматическая запись</b>	Ввод значения в поле	Задание длины автоматической записи (секунды)	Секунды	10	0-86400
Флажок <b>Обрабатывать полукадр</b>	Установка флажком	Задание настройки обработки кадров	Булевский тип	Да	Да – меньший кадр растягивается, больший обрезается. Нет – меньший кадр растягивается, больший обрабатывается без изменений

<p>Раскрывающийся список <b>Включить по</b></p>	<p>Выбор значения из списка</p>	<p>Включение и выключение распознавания номеров по основному детектору движения или по макрокомандам</p>	<p>Список</p>	<p>Выключено</p>	<p>Выключено – канал распознавания номеров сканирует видеоизображение постоянно.</p> <p>По макрокомандам – активируется распознавание номеров по макрокомандам. При выборе этого варианта становятся доступными раскрывающиеся списки <b>Въезд</b> и <b>Выезд</b>.</p> <p>Детектору движения – активируется распознавание номеров по детектору движения, используется для снижения нагрузки на сервер. Работает по-разному в зависимости от выбранного режима распознавателя.</p> <p>Обычный режим</p> <p>Если камера поставлена на охрану, то канал распознавания номеров сканирует все видеоизображения, пока основной детектор движения программного комплекса <i>Интеллект</i> находится в состоянии <b>Тревога</b>; если камера не поставлена на охрану, тогда распознавание работать не будет, однако возможен ручной запуск распознавания с помощью скриптов (см. п.6 в разделе <a href="#">Скрипты, используемые в ПК Авто-Интеллект</a>).</p> <p>Распознавание будет обрабатывать кадры до тех пор, пока не будет дана команда остановки.</p> <p>Режим парковки (Parking mode)</p>
---	---------------------------------	--	---------------	------------------	---

						Если камера поставлена на охрану, то канал распознавания номеров обрабатывает все кадры, пока не определит номер, после этого останавливается, даже если тревога еще действует, при новой сработке тревоги алгоритм повторяется; если камера не поставлена на охрану, тогда распознавание работать не будет, однако возможен ручной запуск распознавания с помощью скриптов (см. п.6 в разделе <a href="#">Скрипты, используемые в ПК Авто-Интеллект</a> ). Распознавание будет обрабатывать кадры до тех пор, пока не определит номер, после этого остановится в ожидании нового ручного запуска
Раскрывающийся список <b>Въезд</b>	Выбор значения из списка	Включение распознавания номеров	Список	<нет>	В зависимости от количества созданных макрокоманд	
Раскрывающийся список <b>Выезд</b>	Выбор значения из списка	Выключение распознавания номеров	Список	<нет>	В зависимости от количества созданных макрокоманд	

Вкладка **Настройки распознавания**

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Настройки детектора</b>					

<p><b>Поле Порог поиска зоны.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> </ul>	Ввод значения в поле	Чувствительность детектора зоны	Натуральный числовой ряд	60	От 0 до 100
<p><b>Поле Макс. ширина.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> <li>• <i>IntLab</i></li> <li>• <i>Seenaptec</i></li> <li>• <i>Taiwan</i></li> </ul>	Ввод значения в поле	Максимально возможная ширина номерного знака	% относительно ширины кадра	21	От 0 до 100
<p><b>Поле Макс. высота.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> <li>• <i>IntLab</i></li> </ul>	Ввод значения в поле	Максимально возможная высота номерного знака	% относительно высоты кадра	9	От 0 до 100
<p><b>Кнопка X.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> </ul>	Нажатие на кнопку	Доступ к интерактивному интерфейсу задания ширины и высоты зоны	-	-	-
<p><b>Поле Мин. ширина.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> <li>• <i>Seenaptec</i></li> <li>• <i>Taiwan</i></li> </ul>	Ввод значения в поле	Минимально возможная ширина номерного знака	% относительно ширины кадра	-	От 0 до 100
<p><b>Поле Мин. высота.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Авто-УРАГАН</b></li> </ul>	Ввод значения в поле	Минимально возможная высота номерного знака	% относительно высоты кадра	-	От 0 до 100



<p>Кнопка <b>X</b>. Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> </ul>	<p>Нажати е на кнопку</p>	<p>Доступ к интерактивному интерфейсу задания ширины и высоты зоны</p>	<p>-</p>	<p>-</p>	<p>-</p>
<p>Флажок <b>Вырезать изображение с автомобилем</b>. Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> <li>• <i>CARMEN-Авто</i></li> <li>• <i>Внешний распознаватель</i></li> <li>• <i>Bioiris</i></li> <li>• <i>RoadAR</i></li> <li>• <i>Seenartec</i></li> <li>• <i>Taiwan</i></li> </ul>	<p>Установка флажком</p>	<p>Задание настройки реагирования на изображение с автомобилем</p>	<p>Булевский тип</p>	<p>Нет</p>	<p>Да – вырезается изображение с автомобилем.  Нет – не вырезается изображение с автомобилем</p>
<p>Флажок <b>Разрешить распознавать изображение по запросу</b>. Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>CARMEN-Авто</i></li> <li>• <i>RoadAR</i></li> <li>• <i>Seenartec</i></li> <li>• <i>Taiwan</i></li> <li>• <i>ARH-ЖД</i></li> </ul>	<p>Установка флажком</p>	<p>Активация возможности распознавания изображения по запросу</p>	<p>Булевский тип</p>	<p>Нет</p>	<p>Да – распознавание изображения по запросу включено.  Нет – распознавание изображения по запросу выключено</p>
<p>2</p>	<p>Группа <b>Границы области поиска, %</b></p>				
<p>Поле <b>Левая</b></p>	<p>Ввод значения в поле</p>	<p>Левая граница области поиска номерного знака транспортного средства (%)</p>	<p>% относительно ширины окна видеонаблюдения</p>	<p>0</p>	<p>От 0 до 100</p>

Поле <b>Верхняя</b>	Ввод значения в поле	Верхняя граница области поиска номерного знака транспортного средства (%)	% относительно ширины окна видеонаблюдения	0	От 0 до 100
Поле <b>Правая</b>	Ввод значения в поле	Правая граница области поиска номерного знака транспортного средства (%)	% относительно ширины окна видеонаблюдения	100	От 0 до 100
Поле <b>Нижняя</b>	Ввод значения в поле	Нижняя граница области поиска номерного знака транспортного средства (%)	% относительно ширины окна видеонаблюдения	100	От 0 до 100
Флажок <b>Область поиска</b>	Установлено флажком	Активация функции задания границ в кадре видеоизображения для поиска номерного знака	Булевский тип	Нет	Да – функция задания границ в кадре видеоизображения включена. Нет – функция задания границ в кадре видеоизображения выключена
Кнопка <b>X</b>	Нажати на кнопку	Установка границы области поиска номерного знака с помощью мыши	-	-	-
3	Группа <b>Задействовать GPU</b>				

	<p>Раскрывающийся список <b>Задействовать GPU</b></p>	<p>Выбор значения из списка</p>	<p>Определяет устройство, которое будет использоваться для распознавания номеров</p>	<p>Список</p>	<p>Не использовать</p>	<p>В зависимости от количества доступных видеокарт. Не использовать – возможность использования видеокарты исключена, значение по умолчанию. Устройство по умолчанию – при распознавании будут использоваться все доступные видеокарты. Intel GPU – при распознавании будет использоваться интегрированная видеокарта NVIDIA GPU</p>
<p>4</p>	<p>Группа <b>Направление</b></p>					

<p>Раскрывающийся список <b>Расчет направления</b></p>	<p>Выбор значения из списка</p>	<p>Задаёт режим определения направления движения транспортного средства</p>	<p>Список</p>	<p>по положению номера</p>	<p>По положению номера – направление определяется по положению верхней части номера. Если верхняя часть номера на момент начала трекинга ниже верхней части номера в конце трекинга, то направление определяется как "От камеры", а иначе "К камере".</p> <p>По площади номера – направление определяется по площади номера. Если площадь номера на момент начала трекинга больше, чем площадь номера в конце трекинга, то направление определяется как "От камеры", а иначе "К камере".</p> <p>От SDK – направление определяется SDK. В настоящий момент этот режим поддерживают следующие модули распознавания номеров: <i>RoadAR, Seenaptec, Авто-УРАГАН, IntelliVision LPR</i></p>
<p>Раскрывающийся список <b>Направление.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> <li>• <i>Внешний распознаватель</i></li> <li>• <i>Seenaptec</i></li> <li>• <i>Bioiris</i></li> <li>• <i>IntLab</i></li> <li>• <i>RoadAR</i></li> <li>• <i>Taiwan</i></li> <li>• <i>IntelliVision RIDR</i></li> <li>• <i>IntelliVision CIDR</i></li> </ul>	<p>Выбор значения из списка</p>	<p>Задание направления движения транспортных средств для распознавания автомобильных номеров</p>	<p>Список</p>	<p>Любое</p>	<p>Любое – направления от видеокамеры или к видеокамере.</p> <p>От камеры – направление движения от видеокамеры.</p> <p>К камере – направление движения к видеокамере.</p> <p>Для модулей <i>IntLab, IntelliVision RIDR</i> и <i>IntelliVision CIDR</i> выбирается направление движения вагонов в кадре слева направо или справа налево</p>

<p>Флажок <b>Не определено</b>. Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Bioiris</i></li> <li>• <i>Внешний распознаватель</i></li> <li>• <i>CARMEN-Авто</i></li> <li>• <i>IntLab</i></li> <li>• <i>RoadAR</i></li> <li>• <i>Seenaptec</i></li> <li>• <i>Taiwan</i></li> <li>• <i>Авто-УРАГАН</i></li> <li>• <i>Арена</i></li> <li>• <i>IntelliVision RIDR</i></li> <li>• <i>IntelliVision CIDR</i></li> </ul>	Устано вка фла жко м	Включение отображения в Модуле обнаружения ТС направления как <b>Не определено</b> в случае невозможности установить направление движения транспортного средства	Булевский тип	Да	<p>Да – если установить направление движения транспортного средства невозможно, то оно фиксируется как <b>Не определено</b>.</p> <p>Нет – если установить направление движения транспортного средства невозможно, то оно не фиксируется</p>
<p>Флажок <b>Фиксировать нарушение</b>. Используется, только если в раскрываемом списке <b>Направление</b> выбрано направление движения (от камеры/к камере)</p>	Устано вка фла жко м	Включение события, формируемого при выезде транспортного средства на встречную полосу	Булевский тип	Да	<p>Да – в случае несовпадения направления движения транспортного средства со значением, выбранным в списке <b>Направление</b>, формируется тревожное событие <b>Выезд на встречную полосу</b>.</p> <p>Нет – событие <b>Выезд на встречную полосу</b> не формируется</p>

	Флажок <b>Въезд</b>	Устано вка фла жко м	Активирует фиксирование направления движения ТС как <b>Въезд</b> на территорию	Булев ский тип	Не т	<p><b>Да – Канал распознавания номеров</b> для распознанных номеров фиксирует направление движения ТС как <b>Въезд</b> на территорию.</p> <p><b>Нет – Канал распознавания номеров</b> для распознанных номеров не фиксирует направление движения ТС как <b>Въезд</b> на территорию.</p> <p><i>Примечание. Данная настройка учитывается в подсистеме Web-отчётов Intellect Web Report System при работе с отчётами Авто (см. Подсистема Web-отчётов Intellect Web Report System. Руководство пользователя)</i></p>
--	---------------------	----------------------------------	---	----------------------	---------	---

Вкладка **Настройки сохранения**

1 Канал распознавания номе  
 Компьютер[SLAVE]  Отключить  
 LOCALHOST

Страна: Russia

Выбор видеокамер  
 Распознавание номеров: Камера 1  
 Синхронная съемка: Камера 1  
 Автоматическая запись 10 с  
 Обработать полукадр

Включить по: По макрокомандам  
 Въезд: <нет>  
 Выезд: <нет>

Запись кадров в БД SQL  
 Отображение титров  
 Деинтерлейсинг  
 Пропорции 4:3

Размер архива, сут 30 3

Настройки фильтрации результата  
 Мин. символов в номере  
 50 Мин. качество распознавания  
 Мин. время повторений номера

Настройки распознавания | **Настройки сохранения** | Настройки радара | Настройки обработки номеров

Применить Отменить

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений

1	<b>Флажок Запись кадров в БД SQL</b>	Установк а флажко м	Запись кадров видеоизображения с транспортным средством, для которого был распознан номер, в базу данных номеров	Булев ский тип	Да	Да – кадр с транспортным средством сохраняется в базе данных номеров.  Нет – кадр с транспортным средством не сохраняется в базе данных номеров
	<b>Флажок Отобра жение титров</b>	Установк а флажко м	Активация функции наложения титров в виде номера транспортного средства на кадр видеоизображения при формировании отчета о распознанном номере	Булев ский тип	Да	Да – функция наложения титров активна.  Нет – функция наложения титров отключена
	<b>Флажок Деинтер лейсинг</b>	Установк а флажко м	Активирует деинтерлейсинг кадра видеоизображения с транспортным средством в случае, если видеоизображение поступает в полном разрешении	Булев ский тип	Нет	Да – деинтерлейсинг кадра с транспортным средством производится.  Нет – деинтерлейсинг кадра с транспортным средством не производится
	<b>Флажок Пропор ции 4:3</b>	Установк а флажко м	Задаёт отношение ширины и высоты кадра видеоизображения в пропорции 4:3 при формировании отчета о распознанном номере	Булев ский тип	Да	Да – кадр с транспортным средством выводится в пропорции 4:3.  Нет – исходные пропорции кадра при формировании отчета о распознанном номере не меняются



2	<b>Группа Настройки фильтрации результата</b>					
Поле <b>Мин. символ в номере</b>	Ввод значения в поле	Минимальное количество символов в распознанном номере	Натуральное число	-	>0	
Поле <b>Мин. качество распознавания</b>	Ввод значения в поле	Минимальный уровень качества изображения для распознанного номера	%	-	0-100%	
Поле <b>Мин. время повторений номера</b>	Ввод значения в поле	Минимальное время повторения номера на видео в секундах	Секунда	-	0-3600	
3	Поле <b>Размер архива, сут</b>	Ввод значения в поле	Глубина хранения записей в базе данных	Сутки	30	0-5000

Вкладка **Настройки радара**

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Настройки радара</b>					

Раскрывающийся список <b>Настройки радара</b>	Выбор значения из списка	Выбор радара для работы с каналом распознавания номеров	Список доступных объектов в <b>Радар</b>	Нет	В зависимости от количества доступных объектов <b>Радар</b>
Поле <b>Время синхронизации...мс</b>	Ввод значения в поле	Время, в течение которого автомобиль должен проехать от места регистрации скорости движения программным модулем <b>Радар</b> до участка дороги, на который настроена видеокамера Канала распознавания номеров (миллисекунды)	Миллисекунда	Нет	0-20000
Флажок <b>Фильтровать события от радара</b>	Установка флажком	Задаёт фиксацию только первой скорости от радара	Булевский тип	Нет	Да – фиксируется только первая скорость от радара, остальные скорости игнорируются до истечения задержки или распознавания номера. Нет – фиксируются все скорости

2	<p>Флажок <b>Определить скорость по видео.</b></p> <p>Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>A v t o- U R A G A H</i></li> <li>• <i>S A R M E N - A v t o</i></li> <li>• <i>S e e n a p t e s</i></li> <li>• <i>R o a d A R</i></li> </ul>	Установка флажком	Включает функцию определения скорости ТС по видео с помощью алгоритма ПК <i>Авто-Интеллект</i>	Булевский тип	Нет	<p>Да – ведется определение скорости ТС по видео, результаты измерения скорости накладываются на видеоизображение в виде титров.</p> <p>Нет – определение скорости по видео не ведется</p>
	Кнопка <b>Настройка</b>	Нажатие на кнопку	Открывает окно для задания отрезка известной длины	-	-	-

Поле <b>Расстояние</b>	Ввод значения в поле	Определяет длину в сантиметрах отрезка, заданного в окне Определять скорость по видео	Натуральный числовой ряд	-	>0
Поле <b>Разрешенная скорость</b>	Ввод значения в поле	Задаёт разрешенную скорость ТС в км/ч на участке дороги, попадающем в поле зрения видеокамеры	Натуральный числовой ряд	60	>0
Поле <b>Тревожная скорость</b>	Ввод значения в поле	Задаёт тревожную скорость ТС в км/ч, при превышении которой будет генерироваться тревожное событие.	Натуральный числовой ряд	80	>0

3	<p>Кнопка <b>Формирование надписи кадра.</b></p> <p>Недоступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>Внешний расползнаватель</i></li> <li>• <i>АРН - ЖД</i></li> <li>• <i>САРМЕН - Авто</i></li> </ul>	Нажатие на кнопку	Доступ к настройкам подписи кадра	-	-	-
---	---	-------------------	-----------------------------------	---	---	---

• In  
tL  
a  
b

**Вкладка Настройки обработки номеров**

1 Канал распознавания номера  
Компьютер[SLAVE]  Отключить  
LOCALHOST

Выбор видеокamer  
Распознавание номеров:  
Камера 1  
Синхронная съемка:  
Камера 1

Включить по:  
По макрокомандам  
Въезд:  
<нет>  
Выезд:  
<нет>

Страна: Russia

Автоматическая запись 10 с  
 Обработать полукадр

Игнорируемые номера  
.555. +

Введите номер:  Проверить

3 Перекодировка символов  
 Без перекодировки  
 Latin->Cyrillic  
 Cyrillic->Latin

4 60 Игнорировать повторные распознавания, сек

5  Выдача результата до ухода машины

6 3 Задержка выдачи результата

7 10 Порог количества распознаваний

Настройки распознавания | Настройки сохранения | Настройки радара | Настройки обработки номеров

Применить | Отменить

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений

1	Список <b>Игнорируемые номера</b>	С помощью функционального меню	Содержит шаблоны номеров, по которым будут игнорироваться распознанные номера, если они совпадают с созданным списком по какому-либо критерию. Например, можно игнорировать номера определенного региона	Строка	-	-
2	Поле <b>Введите номер</b>	Ввод значения в поле	Вводит номер, который необходимо проверить, содержится ли он в существующем шаблоне или нет	Натуральный числовой ряд	-	>0
	Кнопка <b>Проверить</b>	Нажатие на кнопку	Запускает проверку введенного номера на совпадение с существующим шаблоном	-	-	-
3	Переключатель <b>Перекодировка символов</b>	Установка переключателя	Включает автоматическую перекодировку латинских символов в кириллические, если модуль распознавания номеров возвращает распознанные номера латинскими символами, и автоматическую перекодировку кириллических символов в латинские, если модуль распознавания номеров возвращает распознанные номера кириллическими символами	Положения переключателя	Без перекодировки	Без перекодировки – автоматическое перекодирование отключено. Latin->Cyrillic – автоматическое перекодирование латинских символов в кириллические включено. Cyrillic->Latin – автоматическое перекодирование кириллических символов в латинские включено
4	Поле <b>Игнорировать повторные распознавания, сек</b>	Ввод значения в поле	Задаёт период времени в секундах, в течение которого повторное распознавание одного захваченного номера будет игнорироваться системой	Время в секундах	0	>=0



5	<p>Флажок <b>Выдача результата до ухода машины.</b> Доступно для:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Авто-УРАГ АН</li> <li>• Seena ptec</li> <li>• CARME N-Авто</li> </ul>	Установка флажком	Активация функции вывода распознанного номера до ухода транспортного средства из кадра	Булевский тип	Да	<p>Да – результат выдается до реального ухода машины из кадра (номера данной машины из границ поиска номерного знака).</p> <p>Нет – результат выдается только после реального ухода машины из кадра</p>
6	Поле <b>Задержка выдачи результата.</b>	Ввод значения в поле	Промежуток времени после первого распознавания номерного знака, через который выводится результат распознавания	Секунда	3	0-100
7	Поле <b>Порог количества распознаваний</b>	Ввод значения в поле	Количество надежных распознаваний номерного знака, после которого выводится результат распознавания	Натуральный числовой ряд	2	0-1000

### 12.1.2 Панель настройки объекта Сервер работы с радарам

Панель настройки объекта **Сервер работы с радарам** включает следующие элементы интерфейса.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа Радар					

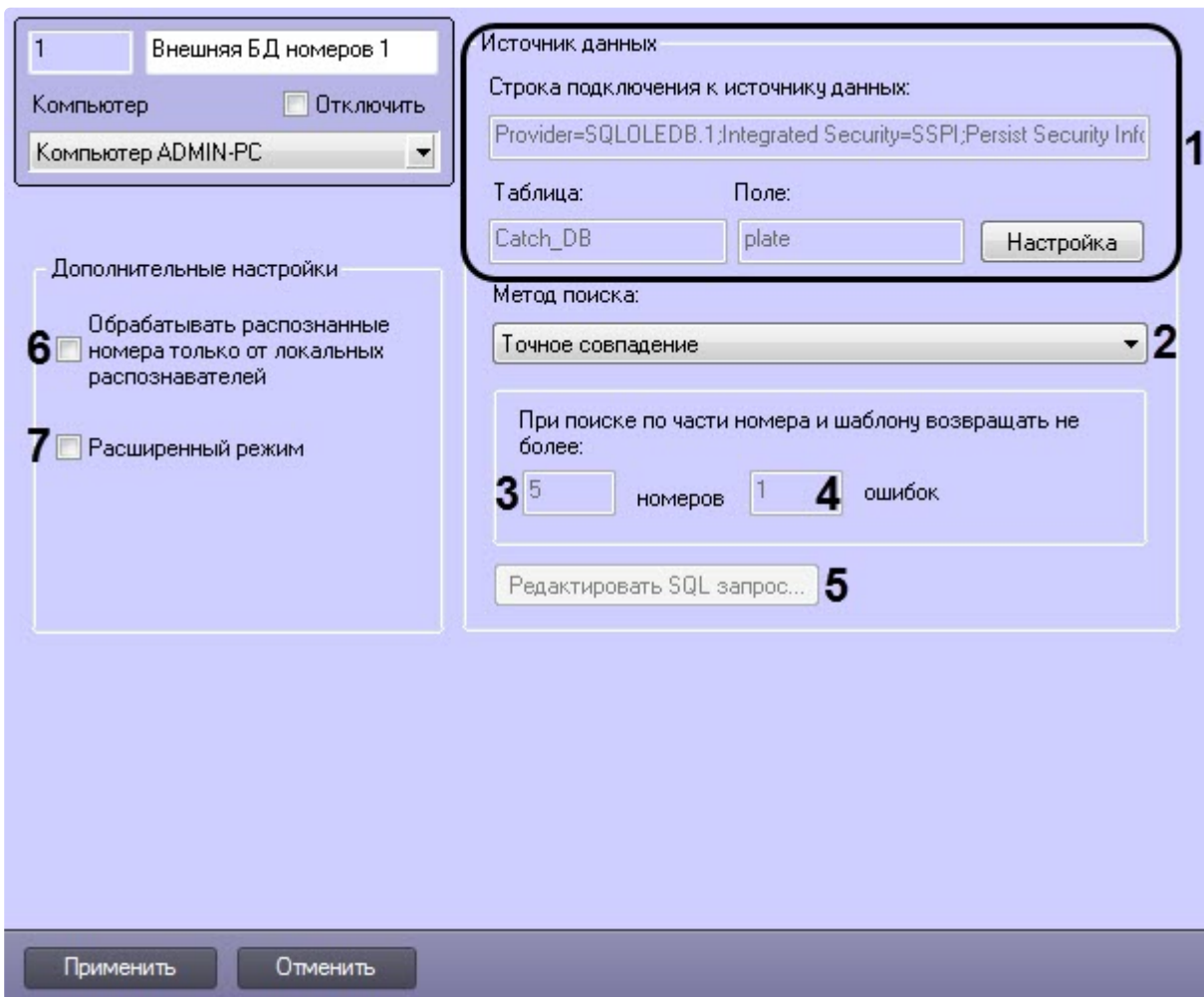
№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Раскрывающийся список <b>Цель</b>	Выбирается из списка	Указание направления движения транспортных средств для определения их скорости	Список доступных объектов <b>Типы целей радара</b>	Встречные	Встречные – транспортные средства движутся к радару  Попутные – транспортные средства движутся от радара Автоматически – направление движения транспортных средств определяется радаром
	Раскрывающийся список <b>Дистанция</b>	Выбирается из списка	Указание области дистанции от радара до транспортных средств для определения их скорости	Список вариантов дистанций до транспортного средства	Малая	Малая Средняя Большая
	Раскрывающийся список <b>Модель</b>	Выбирается из списка	Выбор модели радара	Список интегрированных устройств <b>Радар</b>	-	Berkut Iskra-1 Iskra-1B Iskra-1D Iskra-1KRIS Python Radis Rapira Rapira 2M Rapira 2M-A Rapira 2M-ART Rapira 2M-RT Speed Gun

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Раскрывающийся список <b>Тип</b>	Выбирается из списка	Указание типа установки радара	Список параметров в установке радаров	Стационарный	Стационарный – радар неподвижен Движущийся – радар установлен на транспортном средстве
2	<b>Видеокамера</b>	Выбирается из списка	Выбор видеокамеры для совместной работы с программным модулем <b>Авто-УРАГАН</b> или <b>CARMEN-Авто</b>	Список доступных объектов <b>Камера</b>	-	В зависимости от количества доступных объектов <b>Камера</b>
3	<b>Разрешенная скорость</b>	Ввод значения в поле	Задание разрешенной скорости движения транспортных средств на контролируемом участке дороги для отображения в отчете о распознанном номере	Км/ч	-	Нет ограничений
4	<b>Тревожная скорость</b>	Ввод значения в поле	Задание максимально допустимой скорости движения транспортных средств, при превышении которой регистрируется тревожное событие	Км/ч	-	Нет ограничений
5	<b>Группа Настройки порта</b>					
	Раскрывающийся список <b>Порт</b>	Выбирается из списка	Указание номера COM-порта	Список доступных COM-портов	COM1	В зависимости от конфигурации системы
6	<b>Группа Настройки радара</b>					

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	<b>Настройка радара (Угол установки, °)</b>	Ввод значения в поле	Угол к горизонту, под которым установлен радар	Угол	-	0 - 360
	<b>Настройка радара (Порог детектирования, км/ч)</b>	Ввод значения в поле	Минимальная детектируемая радаром скорость транспортного средства	Км/ч	-	-
7	<b>Адрес</b>	Ввод значения в поле	Задаёт адрес местонахождения устройства <b>Радар</b>	-	-	-
	<b>Идентификатор №</b>	Ввод значения в поле	Задаёт заводской идентификационный номер устройства <b>Радар</b>	-	-	Зависит от производителя устройства
	<b>Сертификат №</b>	Ввод значения в поле	Задаёт номер соответствующего устройству <b>Радар</b> сертификата	Число	-	-
	<b>Поверка действительна до</b>	Выбор значения из списка (используется календарь)	Задаёт дату, до достижения которой действительна метрологическая поверка устройства <b>Радар</b>	Дата в формате ДД.ММ.ГГГГ	Текущая дата	-

### 12.1.3 Панель настройки объекта Внешняя БД номеров

Панель настройки объекта **Внешняя БД номеров** включает следующие элементы интерфейса.



Описание элементов панели настройки объекта **Внешняя БД номеров** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Поле <b>Строка подключения к источнику данных</b>	Автоматически после настройки подключения	Строка подключения к внешней базе данных	Латинский алфавит и служебные символы	-	Строка, содержащая последовательность символов (буквы, цифры, служебные символы) без учета регистра.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>Таблица</b>	Автоматически после настройки подключения	Название таблицы номеров в базе данных	Латинский алфавит и служебные символы	-	Строка, содержащая последовательность символов (буквы, цифры, служебные символы) без учета регистра.
	Поле <b>Поле</b>	Автоматически после настройки подключения	Название столбца с номерами в таблице	Латинский алфавит и служебные символы	-	Строка, содержащая последовательность символов (буквы, цифры, служебные символы) без учета регистра.
	Кнопка <b>Настройка</b>	Нажатие на кнопку	Доступ к настройкам подключения	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
2	Раскрывающийся список <b>Метод поиска</b>	Выбор значения из списка	Выбор метода поиска распознанного номера во внешней базе данных номеров	Список доступных методов поиска	Точное совпадение	Поиск по части номера – возвращаются найденные выражения, содержащие ключевое слово в любом месте и порядке. Поиск по шаблону – возвращаются найденные выражения, подходящие к заданному шаблону. Точное совпадение – возвращаются найденные выражения, точно совпадающие с ключевым словом. SQL-запрос – возвращаются выражения, определенные SQL-запросом С допустимым количеством ошибок - возвращаются найденные выражения, частично или полностью содержащаяся в номере во внешней базе данных номеров, при этом можно выбрать максимальное количество ошибок (несовпадений символов) в номере

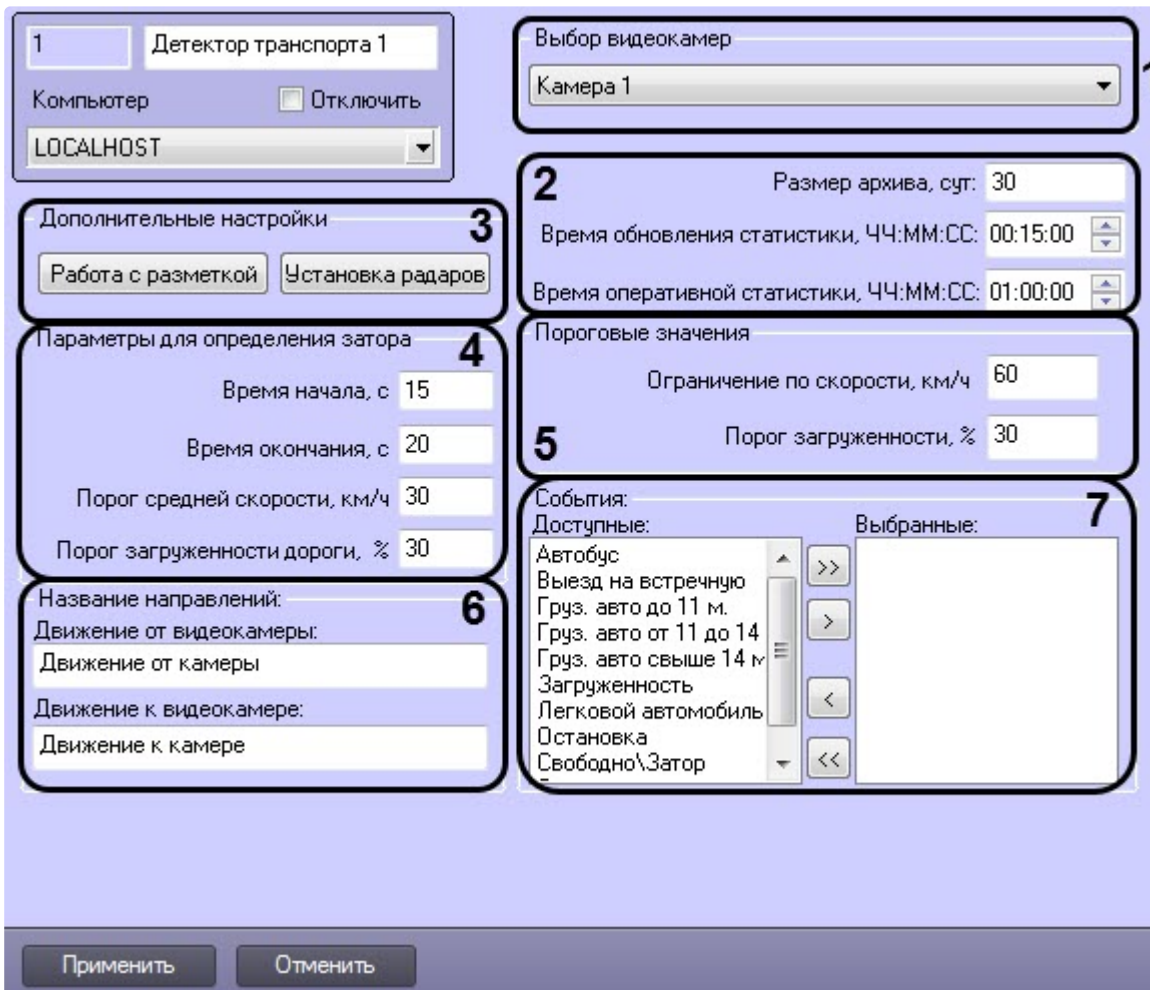


№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Поле <b>При поиске по части номера и шаблону возвращать не более .. номеров</b>	Ввод значения в поле	Задание количества возвращаемых результатов при поиске по части номера или шаблону	Целое число	5	1 - 1000
4	Поле <b>При поиске по части номера и шаблону возвращать не более .. ошибок</b>	Ввод значения в поле	Задание максимального количества ошибок (несовпадений символов) в образце для поиска и номерами во внешней базе данных номеров	Целое число	1	>0
5	Кнопка <b>Редактировать SQL-запрос</b>	Нажатие на кнопку	Доступ к настройке SQL-запроса, используемого в методе поиска «SQL-запрос»	-	-	-
6	Флажок <b>Обрабатывать распознанные номера только от локальных распознавателей</b>	Устанавливается флажком	Задаёт режим, при котором обрабатываются номера только от локальных распознавателей	Булевский тип	Нет	Да - режим, при котором обрабатываются номера только от локальных распознавателей включен. Нет - режим, при котором обрабатываются номера только от локальных распознавателей выключен.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
7	Флажок <b>Расширенный режим</b>	Устанавливается флажком	Включает расширенный режим	Булевский тип	Нет	Да - расширенный режим включен. Нет - расширенный режим выключен.

### 12.1.4 Панель настройки объекта Детектор транспорта

Панель настройки объекта **Детектор транспорта** включает следующие элементы интерфейса.



Описание элементов панели настройки объекта **Детектор транспорта** приведено в таблице

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Выбор видеокамеры</b>					
	Раскрывающийся список <b>Выбор видеокамер</b>	Выбор значения из списка	Выбор видеокамеры для программного модуля <b>Детектор транспорта</b>	Список доступных объектов <b>Камера</b>	-	В зависимости от количества доступных объектов <b>Камера</b>
2	Группа <b>Параметры архива</b>					
	Поле <b>Размер архива, сут</b>	Ввод значения в поле	Глубина хранения записей в базе данных	День	30	1 - 60
	Поле <b>Время обновления статистики, ЧЧ:ММ:СС</b>	Ввод значения в поле	Задаёт период времени обновления статистики оперативных данных	ЧЧ:ММ:СС	00:15:00	00:10:00 - 23:59:59
	Поле <b>Время оперативной статистики, ЧЧ:ММ:СС</b>	Ввод значения в поле	Задаёт период времени, за который будет отображаться статистика оперативных данных	ЧЧ:ММ:СС	01:00:00	00:10:00 - 23:59:59
3	Группа <b>Дополнительные настройки</b>					
	Кнопка <b>Работа с разметкой</b>	Нажатие на кнопку	Задание разметки	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Кнопка <b>Установка радаров</b>	Нажатие на кнопку	Установка параметров для совместной работы программных модулей <b>Радар</b> и <b>Детектор транспорта</b>	-	-	-
<b>Группа Параметры для определения затора</b>						
4	Поле <b>Время начала, с</b>	Ввод значения в поле	Задание времени начала для затора (сек)	Секунды	15	1 - 60
	Поле <b>Время окончания, с</b>	Ввод значения в поле	Задание времени окончания для затора (сек)	Секунды	20	1 - 60
	Поле <b>Порог средней скорости, км/ч</b>	Ввод значения в поле	Задание порогового значения средней скорости для затора	Км/ч	30	1 - 255
	Поле <b>Порог загрузки дороги, %</b>	Ввод значения в поле	Задание порогового уровня загрузки дороги для затора	Проценты	30	1 - 100
5	Группа <b>Пороговые значения</b>					

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>Ограничение по скорости, км/ч</b>	Ввод значения в поле	Задание предела скоростного режима на дороге (км/ч)	Км/ч	60	1 - 255
	Поле <b>Порог загрузки, %</b>	Ввод значения в поле	Задание предела загрузки дороги (%)	%	30	1 - 100
6	Группа <b>Название направлений</b>					
	Поле <b>Движение от видеокамеры</b>	Ввод значения в поле	Задание псевдонима выражения <b>Движение от камеры</b> в программном модуле <b>Детектор транспорта</b>	Латинский алфавит, кириллица и служебные символы	Движение от камеры	Строка, содержащая последовательность любых символов (буквы, цифры, служебные символы) без учета регистра. Количество символов – от 1 до 256.
	Поле <b>Движение к видеокамере</b>	Ввод значения в поле	Задание псевдонима выражения <b>Движение к камере</b> в модуле <b>Детектор транспорта</b>	Латинский алфавит, кириллица и служебные символы	Движение к камере	Строка, содержащая последовательность любых символов (буквы, цифры, служебные символы) без учета регистра.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
7	Группа <b>События</b>					
	Список <b>Доступные</b>	Устанавливается автоматически	Список доступных в модуле <b>Детектор транспорта</b> событий	Список доступных событий модуля <b>Детектор транспорта</b>	Все возможные события для модуля «Детектор транспорта»	В зависимости от количества доступных типов событий модуля <b>Детектор транспорта</b>
	Список <b>Выбранные</b>	Устанавливается автоматически	Список используемых в модуле <b>Детектор транспорта</b> событий	Список выбранных событий модуля <b>Детектор транспорта</b>	-	В зависимости от количества доступных типов событий модуля <b>Детектор транспорта</b>
	Кнопка >	Нажатие на кнопку	Добавить выбранные события из поля <b>Все события</b> в поле <b>Генерируемые события</b>	-	-	-
	Кнопка >>	Нажатие на кнопку	Добавить все события из поля <b>Все события</b> в поле <b>Генерируемые события</b>	-	-	-
	Кнопка <	Нажатие на кнопку	Удалить выбранные события из поля <b>Генерируемые события</b>	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Кнопка <<	Нажатие на кнопку	Удаление всех событий из поля <b>Генерируемые события</b>	-	-	-

### 12.1.5 Панель настройки объекта Детектор транспортных средств Intellivision

Панель настройки объекта **Детектор транспортных средств Intellivision** включает следующие элементы интерфейса.

Описание параметров настройки объекта **Детектор транспортных средств Intellivision** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Раскрывающийся список <b>Видеокамера</b>	Выбор значения из списка	Задает видеокамеру детектора транспортных средств Intellivision	Название зарегистрированных в системе объектов <b>Камера</b>	-	Зависит от количества объектов <b>Камера</b> в системе
2	Поле и кнопка <b>Файл настроек</b>	Ввод значения в поле/нажатие кнопки	Задает путь к файлу настроек в формате <b>.json</b> , созданного с помощью утилиты <b>TestAppTMD.exe</b> (см. Утилита <a href="#">TestAppTMD.exe</a> для настройки детектора транспортных средств Intellivision)	-	-	-

### 12.1.6 Панель настройки объекта Детектор нарушения ПДД

Панель настройки объекта **Детектор нарушения ПДД** включает следующие элементы интерфейса.



The screenshot shows a configuration window for a traffic light signal detector. The settings are as follows:

- 1**: Детектор нарушения ПДД (Detector of traffic rule violation)
- Канал**: Канал распознавания номеров 1 (Channel for license plate recognition)
- Сигнал светофора**: Луч 1 (Traffic light signal: Beam 1)
- Направление тревоги**: Основной (Warning direction: Main)
- 3**:  Рисовать стоп-линию (Draw stop line)
- 4**: Настройки стоп-линии (Stop line settings)
- 5**: Настройка зон нарушений (Violation zone settings)
- 6**: Задержка регистрации нарушения: 1000 мс (Violation registration delay: 1000 ms)
- 7**: Время остановки для фиксации: 3000 мс (Stopping time for fixation: 3000 ms)
- 10**: Количество фотографий для отслеживания тревоги: 3 (Number of photos for tracking warning: 3)
- 8**: Доп. фото: 2 (Additional photos: 2)
- 9**: Интервал: 1000 мс (Interval: 1000 ms)
- 11**: Таблица дополнительных распознавателей (Table of additional detectors)

Канал распознавания номеров	Луч	Состояние	Тип тревоги

Buttons: Применить (Apply), Отменить (Cancel)

Описание параметров настройки объекта **Детектор нарушения ПДД** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Раскрывающийся список <b>Сигнал светофора</b>	Выбор значения из списка	Выбор объекта <b>Луч</b> или объекта <b>Детектор светофора</b> , по сигналу которого определяется свет светофора	Список доступных объектов <b>Луч</b> и <b>Детектор светофора</b>	нет	В зависимости от количества доступных объектов <b>Луч</b> и <b>Детектор светофора</b>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
2	Раскрывающийся список <b>Направление тревоги</b>	Выбор значения из списка	Выбор сигнала детектора светофора, на который должен реагировать детектор нарушения ПДД	Список доступных направлений	Основной	Основной - для фиксации нарушений используется основной сигнал светофора Левый - для фиксации нарушений используется левая стрелка светофора Правый - для фиксации нарушений используется правая стрелка светофора
3	Флажок <b>Рисовать стоп-линию</b>	Установка флажком	Активация функции наложения стоп-линии на видеоизображение перед светофором	Булевский тип	нет	Да – функция наложения стоп-линии активна Нет – функция наложения стоп-линии отключена
4	Кнопка <b>Настройка стоп-линии</b>	Нажатие на кнопку	Доступ к настройкам стоп-линии	-	-	-
5	Кнопка <b>Настройка зон нарушений</b>	Нажатие на кнопку	Доступ к настройкам зон нарушений	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
6	Поле <b>Задержка регистрации нарушения</b>	Ввод значения в поле	Задаёт время, определяющее временной интервал, по истечении которого проезд на красный свет или остановка на стоп-линии считается нарушением	Миллисекунда	1000	0-99999
7	Поле <b>Время остановки для фиксации</b>	Ввод значения в поле	Задаёт время, определяющее временной интервал, в течение которого транспортное средство должно стоять неподвижно для регистрации нарушения <b>Остановка на пешеходном переходе</b>	Миллисекунда	3000	0-99999
8	Поле <b>Доп.фото:</b>	Ввод значения в поле	Задаёт количество фотографий, которые делаются перед фиксацией номера транспортного средства и после его выхода из зоны контроля	Целое неотрицательное число	2	1-99
9	Поле <b>Интервал:</b>	Ввод значения в поле	Задаёт время, определяющее временной интервал между сохранениями дополнительных фотографий	Миллисекунда	1000	0-99999

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
10	Поле <b>Количество фотографий для отслеживания тревоги:</b>	Ввод значения в поле	Задаёт число фотографий, которые будут сохраняться от момента определения номера на основном распознавателе до стоп-линии, и заканчивая моментом определения номера на дополнительном распознавателе	Целое неотрицательное число	3	0-99
Таблица "Дополнительные распознаватели"						
11	Столбец <b>Канал распознавания номеров</b>	Ввод значения в поле	Выбор дополнительного Канала распознавания номеров	Список доступных объектов <b>Канал распознавания номеров</b>	-	В зависимости от количества доступных объектов <b>Канал распознавания номеров</b>
	Столбец <b>Луч</b>	Ввод значения в поле	Выбор луча, от которого поступают события о работе светофора	Список доступных объектов <b>Луч</b>	-	В зависимости от количества доступных объектов <b>Луч</b>
	Столбец <b>Состояние</b>	Ввод значения в поле	Выбор события от луча, на которое будет фиксироваться нарушение	-	-	<b>Активно (on)</b> – луч замкнут <b>Normal (off)</b> – луч разомкнут

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Столбец <b>Тип тревоги</b>	Ввод значения в поле	Выбор типа нарушения, которое будет зафиксировано в результате работы основного и дополнительных распознавателей	-	-	<b>Нарушение разметки</b> <b>Проезд на красный свет</b>

### 12.1.7 Панель настройки объекта Детектор нарушения парковки

Панель настройки объекта **Детектор нарушения парковки** включает следующие элементы интерфейса.

Панель настройки объекта **Детектор нарушения парковки** включает следующие элементы интерфейса:

- 1. Поворотное устройство: <нет>
- 2. Приоритет: Низкий
- 3. Время остановки для фиксации, сек.: 30
- 4. Начальная предустановка: 1
- 5. Конечная предустановка: 10
- 6. Время ожидания, сек.: 10

Кнопки: Применить, Отменить

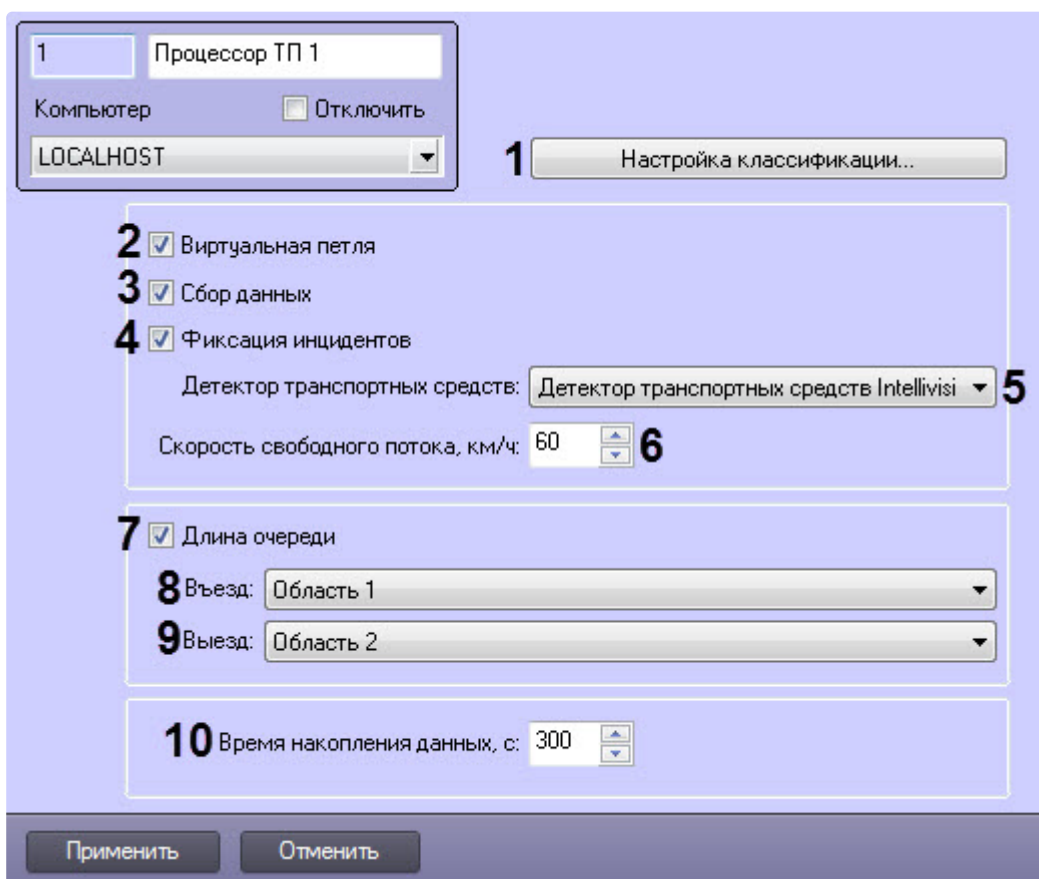
Описание параметров настройки объекта **Детектор нарушения парковки** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Раскрывающийся список <b>Поворотное устройство</b>	Выбор значения из списка	Выбор объекта <b>Поворотное устройство</b> , с помощью которого осуществляется переход между пресетами	Список доступных объектов <b>Поворотное устройство</b>	Нет	В зависимости от количества доступных объектов <b>Поворотное устройство</b>
2	Раскрывающийся список <b>Приоритет</b>	Выбор значения из списка	Выбор приоритета работы телеметрии	Список доступных приоритетов	Низкий	Низкий - низкий приоритет телеметрии Средний - средний приоритет телеметрии Высокий - высокий приоритет телеметрии
3	Поле <b>Время остановки для фиксации</b>	Ввод значения в поле	Задаёт время, определяющее временной интервал, в течение которого транспортное средство должно находиться в кадре одного и того же пресета до формирования тревоги <b>Нарушения правил парковки.</b>	Секунда	30	0-99999
4	Поле <b>Начальная предустановка</b>	Ввод значения в поле	Задаёт номер начальной предустановки поворотного устройства	Целое неотрицательное число	1	1-99999

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
5	Поле <b>Конечная предустановка</b>	Ввод значения в поле	Задаёт номер конечной предустановки поворотного устройства	Целое неотрицательное число	10	1-99999
6	Поле <b>Время ожидания</b>	Ввод значения в поле	Задаёт время, определяющее временной интервал, по истечении которого осуществляется переход на следующую предустановку	Секунда	10	0-99999

### 12.1.8 Панель настройки объекта Процессор ТП

Панель настройки объекта **Процессор ТП** включает следующие элементы интерфейса.



№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Кнопка <b>Настройка классификации...</b>	Нажатие на кнопку	Доступ к настройкам классификации детектируемых транспортных средств по длине	-	-	-
2	Флажок <b>Виртуальная петля</b>	Установка флажком	Включает режим, результатом работы которого является ретрансляция сообщений о въезде/выезде транспортного средства из зоны детектирования	Булевский тип	Нет	Да – режим имитации виртуальной петли включен  Нет – режим имитации виртуальной петли выключен



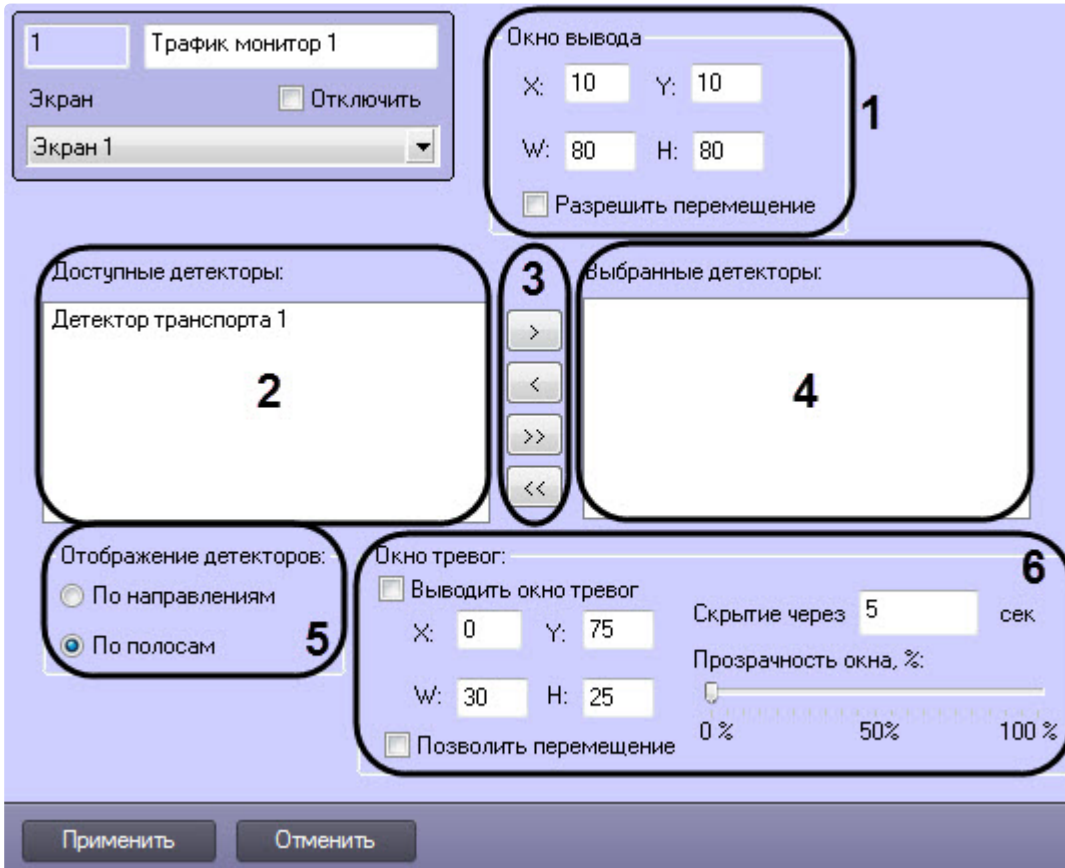
№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Флажок <b>Сбор данных</b>	Установка флажком	Включает режим, результатом работы которого является сбор данных о транспортном потоке и записи их в базу данных	Булевский тип	Нет	Да – режим сбора данных включен Нет – режим сбора данных выключен
4	Флажок <b>Фиксация инцидентов</b>	Установка флажком	Включает режим, результатом работы которого является фиксация инцидентов в транспортном потоке	Булевский тип	Нет	Да – режим фиксации инцидентов включен Нет – режим фиксации инцидентов выключен
5	Раскрывающийся список <b>Детектор транспортных средств</b>	Выбор значения из списка	Задаёт модуль <b>Детектор транспортных средств Intellivision</b> , данные которого требуется обрабатывать	Названия зарегистрированных в системе объектов <b>Детектор транспортных средств Intellivision</b>	-	Зависит от количества зарегистрированных в системе объектов <b>Детектор транспортных средств Intellivision</b>
6	Поле со списком <b>Скорость свободного потока, км\ч</b>	Ввести значение в поле	Задаёт константу <b>Скорость свободного потока</b> , которую требуется заносить в базу данных в случае, если за время накопления данных в зону детектирования въехало минимум 5 транспортных средств.	Целое положительное число Скорость в километрах в час	-	От 0 до 200

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
7	Флажок <b>Длина очереди</b>	Установка флажком	Включает режим, результатом работы которого является определение длины очереди транспортных средств	Булевский тип	Нет	Да – режим определения длины очереди включен Нет – режим определения длины очереди выключен
8	Раскрывающийся список <b>Въезд</b>	Выбор значения из списка	Задает объект <b>Раздел</b> , соответствующий территории, расположенной со стороны въезда в зону детектирования	Названия зарегистрированных в системе объектов <b>Раздел</b>	-	Зависит от количества зарегистрированных в системе объектов <b>Раздел</b>
9	Раскрывающийся список <b>Выезд</b>	Выбор значения из списка	Задает объект <b>Раздел</b> , соответствующий территории, расположенной со стороны выезда из зоны детектирования	Названия зарегистрированных в системе объектов <b>Раздел</b>	-	Зависит от количества зарегистрированных в системе объектов <b>Раздел</b>
10	Поле со списком <b>Время накопления данных, с</b>	Ввести значение в поле	Задает время накопления данных, поступающих от модуля <b>Детектор транспортных средств</b> . По истечении данного времени данные сохраняются в базе данных	Целое положительное число Время в секундах	-	От 60 до 3600

### 12.1.9 Панель настройки объекта Трафик монитор

Объект **Трафик монитор** предназначен для регистрации и настройки в программе *Авто-Интеллект* диалогового окна, предназначенного для вывода на экран текстовой информации о характеристиках движения транспортного потока.

Панель настройки объекта **Трафик монитор** включает следующие элементы интерфейса.



Описание элементов панели настройки объекта **Трафик монитор** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Окно вывода</b>					
	<b>X</b>	Ввод значения в поле.	Задает координату по горизонтальной оси X левого верхнего угла диалогового окна <b>Трафик монитор</b> на экране.	% относительно ширины экрана.	-	От 0 до М*100, где М – количество установленных Мониторов видеонаблюдения.
	<b>Y</b>	Ввод значения в поле.	Задает координату по вертикальной оси Y левого верхнего угла диалогового окна <b>Трафик монитор</b> на экране.	% относительно высоты экрана.	-	От 0 до М*100, где М – количество установленных Мониторов видеонаблюдения.
	<b>W</b>	Ввод значения в поле.	Задает ширину диалогового окна <b>Трафик монитор</b> .	% относительно ширины экрана.	-	От 0 до М*100, где М – количество установленных Мониторов видеонаблюдения.
	<b>H</b>	Ввод значения в поле.	Задает высоту диалогового окна <b>Трафик монитор</b> .	% относительно ширины экрана.	-	От 0 до М*100, где М – количество установленных Мониторов видеонаблюдения.
	<b>Разрешить перемещение</b>	Устанавливается флажком	Задает возможность перемещать диалоговое окно <b>Трафик монитор</b> .	Логический тип	Нет	Да – перемещение разрешено.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
2	Группа <b>Доступные детектор</b>	Устанавливается автоматически	Список формируется путем автоматического определения системой детекторов и предназначен для выбора значения из него.	строка	Список определенных детекторов.	Список определенных детекторов.
3	Кнопка >	Нажать на кнопку	Предназначена для переноса выбранного детектора из списка <b>Доступные детекторы</b> в список <b>Выбранные детекторы</b> .	-	-	-
	Кнопка <	Нажать на кнопку	Предназначена для переноса выбранного детектора из списка <b>Выбранные детекторы</b> в список <b>Доступные детекторы</b> .	-	-	-
	Кнопка >>	Нажать на кнопку	Предназначена для переноса всех детекторов из списка <b>Доступные детекторы</b> в список <b>Выбранные детекторы</b> .	-	-	-
	Кнопка <<	Нажать на кнопку	Предназначена для переноса всех детекторов из списка <b>Выбранные детекторы</b> в список <b>Доступные детекторы</b> .	-	-	-
4	Группа <b>Выбранные детекторы</b>	Устанавливается автоматически	Список формируется путем выбора детекторов из списка <b>Доступные детекторы</b> .	строка	Нет	Список определенных детекторов.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
5	<b>Группа Отображение детекторов</b>					
	<ul style="list-style-type: none"> <li>По направлениям</li> <li>По полосам</li> </ul>	Установить переключатель в требуемое положение	Предназначен для выбора способа отображения информации (по направлениям или по полосам)	Логический тип	По полосам	по направлениям; по полосам.
6	<b>Группа Окно тревог</b>					
	<b>Выводить окно тревог</b>	Устанавливается флажком	Предназначен для включения функции отображения диалогового окна <b>Окно тревог</b> .	Логический тип	Нет	Да – выводить окно тревог. Нет – не выводить окно тревог.
	<b>X</b>	Ввод значения в поле.	Задает координату по горизонтальной оси X левого верхнего угла диалогового окна <b>Окно тревог</b> на экране.	% относительно ширины экрана.	Не задан	От 0 до М*100, где М – количество установленных мониторов видеонаблюдения.
	<b>Y</b>	Ввод значения в поле.	Задает координату по вертикальной оси Y левого верхнего угла диалогового окна <b>Окно тревог</b> на экране.	% относительно высоты экрана.	Не задан	От 0 до М*100, где М – количество установленных мониторов видеонаблюдения.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	<b>W</b>	Ввод значения в поле.	Задаёт ширину диалогового окна <b>Окно тревог</b> .	% относительно ширины экрана.	Не задан	От 0 до М*100, где М – количество установленных мониторов видеонаблюдения.
	<b>H</b>	Ввод значения в поле.	Задаёт высоту диалогового окна <b>Окно тревог</b> .	% относительно ширины экрана.	Не задан	От 0 до М*100, где М – количество установленных мониторов видеонаблюдения.
	<b>Скрытие через</b>	Ввод значения в поле	Задаёт промежуток времени, по истечении которого окно тревог скрывается	секунды	Нет	От 0 до 59
	<b>Прозрачность окна, %</b>	Перемещение ползунка	Предназначен для задания степени прозрачности. Положение в левой части шкалы соответствует минимальной степени прозрачности, положение в правой части шкалы – максимальной степени прозрачности.	%	0	От 0 до 100
	<b>Позволить перемещение</b>	Устанавливается флажком	Задаёт возможность перемещать диалоговое окно <b>Окно тревог</b> .	Логический тип	Нет	Да – перемещение разрешено.

### 12.1.10 Панель настройки объекта Модуль обнаружения ТС

Панель настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** содержит следующие элементы интерфейса:

1 Модуль обнаружения ТС

Экран  Отключить

Экран 1

Монитор для управления:

Монитор 1 4

Настройки... 5

1 Основное Монитор

2  Отображать

3 Координаты:

X: 4 Y: 45 X

W: 52 H: 49 Монитор 1

Разрешить перемещение

Распознаватели номеров

Доступные:

Выбранные:

Канал распознавания номеров 1 6

Внешние базы данных

Доступные:

Выбранные:

Внешняя БД номеров 1 7

Применить Отменить

Описание параметров настройки объекта **Модуль обнаружения ТС** приведено в таблице.



№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Вкладка <b>ОСНОВНОЕ</b> - соответствует компоненту <b>Оперативный монитор</b>.</li> <li>• Вкладка <b>Монитор</b> - соответствует компоненту <b>Монитор событий</b>.</li> </ul>	Перейти на вкладку	Доступ к настройкам размещения соответствующего компонента на экране	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Вкладка <b>Тревожное окно</b> - соответствует компоненту <b>Тревожное окно</b>.</li> </ul>					
2	<b>Флажок Отображать</b>	Установка флажком	Отображает выбранный компонент на экране	Булевский тип	Нет	Да – выбранный компонент отображается на экране Нет – выбранный компонент не отображается на экране

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	<b>Группа Координаты</b>					
	Поле <b>X</b>	Ввод значения в поле	Задаёт координату по горизонтальной оси X левого верхнего угла выбранного компонента на экране	% относительно ширины экрана компьютера	-	От 0 до 100
	Поле <b>Y</b>	Ввод значения в поле	Задаёт координату по вертикальной оси Y левого верхнего угла выбранного компонента на экране	% относительно высоты экрана компьютера		От 0 до 100
	Поле <b>W</b>	Ввод значения в поле	Задаёт высоту выбранного компонента	% относительно ширины экрана компьютера	-	От 0 до 100
	Поле <b>H</b>	Ввод значения в поле	Задаёт высоту выбранного компонента	% относительно высоты экрана компьютера	-	От 0 до 100

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Кнопка <b>X</b>	Нажати е на кнопку	Вывод тестового окна для визуального задания координат и размера выбранного компонента	-	-	-
	Флажок <b>Разрешить перемещение</b>	Установка флажка	Задаёт возможность перемещать выбранный компонент на экране	Булевский тип	Нет	Да – перемещение разрешено Нет – перемещение недоступно
	Раскрывающийся список <b>Монитор</b>	Выбор значения из списка	Выбор номера физического монитора, подключенного к компьютеру, на котором необходимо отображать выбранный компонент	-	1	1-16
4	Раскрывающийся список <b>Монитор для управления</b>	Выбор значения из списка	Задаёт интерфейсный объект <b>Монитор</b> для воспроизведения видеоархива с видеокамеры распознавания номеров по команде из окна <b>Модуль обнаружения ТС</b>	Названия зарегистрированных в системе объектов в <b>Монитор</b>	-	Зависит от количества зарегистрированных в системе объектов <b>Монитор</b>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
5	Кнопка <b>Настройки</b>	Нажати на кнопку	Доступ к настройкам интерфейса окна <b>Модуль обнаружения ТС</b> , а также к настройкам звукового оповещения при регистрации тревожных событий: превышение скорости, обнаружение распознанного номера во внешней базе данных	-	-	-
6	<b>Группа Распознаватели номеров</b>					
	Список <b>Доступные</b>	Автоматически	Отображает список доступных для отображения в интерфейсном окне <b>Модуль обнаружения ТС</b> Каналов распознавания номеров	-	-	-
	Список <b>Выбранные</b>	Автоматически	Отображает список отображаемых в интерфейсном окне <b>Модуль обнаружения ТС</b> Каналов распознавания номеров	-	-	-
	Кнопки >, <, >>, <<	Нажати на кнопку	Выбор Каналов распознавания номеров для отображения в интерфейсном окне <b>Модуль обнаружения ТС</b>	-	-	-
7	<b>Группа Внешние базы данных</b>					
	Список <b>Доступные</b>	Автоматически	Отображает список внешних баз данных номеров, которые могут быть использованы для анализа распознанных номеров	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Список <b>Выбранные</b>	Автоматически	Отображает список внешних баз данных номеров, выбранных для анализа распознанных номеров	-	-	-
	Кнопки >, <, >>, <<	Нажатие на кнопку	Выбор внешних баз данных номеров для анализа распознанных номеров	-	-	-

### 12.1.11 Панель настройки объекта Модуль АРЕНА

Панель настройки объекта **Модуль АРЕНА** включает следующие элементы интерфейса.

Описание параметров настройки объекта **Модуль АРЕНА** представлено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Поле <b>IP-адрес</b>	Ввод значения в поле	Задаёт IP адрес сетевого устройства	Натуральный числовой ряд	127.0.0.1	Выражение вида: xxx.xxx.xxx.xxx. Содержит значения от 0.0.0.0 до 255.255.255.255 в зависимости от сетевых настроек, зарегистрированных в системе IP-устройств.
2	Поле <b>Порт FTP</b>	Ввод значения в поле	Задаёт порт подключения к FTP-серверу	Целое неотрицательное число	21	В зависимости от конфигурации системы

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Поле <b>Порт ТСР/IP</b>	Ввод значения в поле	Задаёт порт подключения к FTP-серверу	Целое неотрицательное число	6408	В зависимости от конфигурации системы
4	Поле <b>Логин</b>	Ввод значения в поле	Задаёт имя пользователя для подключения к FTP-серверу	Латинский алфавит, кириллица и служебные символы	anonymous	Строка, содержащая последовательность любых символов (буквы, цифры, служебные символы) с учетом регистра. Количество символов от 1 до 60.
5	Поле <b>Пароль</b>	Ввод значения в поле	Задаёт пароль пользователя используемый для подключения к FTP - серверу	Латинский алфавит, кириллица и служебные символы	anonymous	Строка, содержащая последовательность любых символов (буквы, цифры, служебные символы) с учетом регистра. Количество символов от 1 до 60.
6	Поле <b>Интервал опроса кадров, мс</b>	Ввод значения в поле	Задаёт время между двумя последовательными запросами ПК <i>Авто-Интеллект</i> на скачивание фотографий с ИС «Арена»	Миллисекунда	1000	0-20000



№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
7	Поле Тревожная скорость	Ввод значения в поле	Задание максимально допустимой скорости движения транспортного средства	Км/ч	80	Нет ограничений

### 12.1.12 Панель настройки объекта Модуль Авто-УРАГАН

Панель настройки объекта **Модуль Авто-УРАГАН** включает следующие элементы интерфейса.

1 Модуль Авто-УРАГАН 1

Канал

Канал распознавания номеров 1

Чувствительность определения автомобиля (1 - 255)

1 25

Положение автомобиля в кадре (0-100) %

2 15

3  Полный интервал между автомобилями

4  Распознавание номеров только в областях обнаруженного движения

5 85 Минимальная достоверность распознавания типа номерного знака (рекомендуемый диапазон: 60% - 100%)

6  Грязные номера

7  Игнорировать нераспознанные номера

8 Количество полос в сцене камеры 0

Двухстрочные номера

9  Разрешить

Максимальная ширина 10

Максимальная высота 10

Минимальная ширина 11

Минимальная высота 11

Текущая версия: 3.7 12

Параллельно 13

1 Кол-во процессоров 14

Минимальный типоразмер 0 15

Максимальный типоразмер 0

Применить Отменить

Описание параметров настройки объекта **Модуль Авто-УРАГАН** представлено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Поле <b>Чувствительность определения автомобиля (1-255)</b>	Ввод значения в поле	Задаёт чувствительность детектора к контрастности изображения машины	Люкс	25	1-255
2	Поле <b>Положение автомобиля в кадре (0-100)</b>	Ввод значения в поле	Задаёт положение автомобиля в кадре между моментами появления и исчезновения автомобиля из кадра	% относительно кадра	15	0-100
3	Флажок <b>Полный интервал между автомобилями</b>	Установка флажком	Перевод распознавателя в состояние ожидания отсутствия движения по всему кадру.	Булевский тип	Да	Да – распознаватель находится в состоянии ожидания отсутствия движения по всему кадру. Нет – распознаватель не находится в состоянии ожидания отсутствия движения по всему кадру.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
4	Флажок <b>Распознавание номеров в областях обнаружено движения</b>	Установка флажком	Перевод распознавателя в состояние, в котором распознавание номером осуществляется только в тех областях, где было обнаружено движение.	Булевский тип	Нет	Да – распознаватель работает только с областями, в которых было обнаружено движение. Нет – распознаватель работает со всеми областями кадра
5	<b>Минимальная достоверность распознавания типа номерного знака (60-100)%</b>	Ввод значения в поле	Задаёт минимально допустимую достоверность распознавания номерного знака	Целое неотрицательное число	85	60-100
6	Флажок <b>Грязные номера</b>	Установка флажком	Включение возможности распознавания грязных номерных знаков	Булевский тип	Нет	Да – включена возможность распознавания автомобилей с грязными номерами. Нет – выключена возможность распознавания автомобилей с грязными номерами.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
7	<b>Флажок Игнорировать нераспознанные номера</b>	Установка флажком	Включение игнорирования нераспознанных номеров	Булевский тип	Нет	Да – нераспознанные номера игнорируются. Нет – нераспознанные номера не игнорируются.
8	<b>Количество полос в сцене камеры</b>	Нередактируемое поле	Отображает количество полос в сцене камеры	Целое неотрицательное число	-	-
9	<b>Разрешить</b>	Установка флажком	Включение возможности распознавания двухстрочных номеров	Булевский тип	Нет	Да – двухстрочные номера распознаются Нет – двухстрочные номера не распознаются
10	<b>Максимальная ширина</b>	Ввод значения в поле	Максимальная ширина двухстрочного номерного знака	% относительно ширины кадра	-	Не ограничено
	<b>Максимальная высота</b>	Ввод значения в поле	Максимальная высота двухстрочного номерного знака	% относительно высоты кадра	-	Не ограничено
	<b>Кнопка X</b>	Нажатие на кнопку	Доступ к интерактивному интерфейсу задания ширины и высоты двухстрочного номерного знака	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
11	<b>Минимальная ширина</b>	Ввод значения в поле	Минимальная ширина двухстрочного номерного знака	% относительно ширины кадра	-	Не ограничено
	<b>Минимальная высота</b>	Ввод значения в поле	Минимальная высота двухстрочного номерного знака	% относительно высоты кадра	-	Не ограничено
	Кнопка <b>X</b>	Нажатие на кнопку	Доступ к интерактивному интерфейсу задания ширины и высоты двухстрочного номерного знака	-	-	-
12	<b>Текущая версия</b>	Раскрывающийся список	Выбор используемого SDK	Выбор значения из списка	3.7	3.5 3.7
13	<b>Параллельно</b>	Установка флажком	Включение распознавания номера одновременно на нескольких процессорах с помощью параллельных вычислений, что приводит к повышению быстродействия программного модуля <b>Авто-УРАГАН</b>	Булевский тип	Нет	Да – параллельные вычисления включены Нет – параллельные вычисления выключены

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
14	<b>Кол-во процессоров</b>	Ввод значения в поле	Количество процессоров, которые будут использоваться для параллельных вычислений, если установлен флажок <b>Параллельно</b> .	Целое неотрицательное число	1	>0
15	<b>Минимальный типоразмер</b>	Нередактируемое поле	Отображает минимальный типоразмер номерного знака	Целое неотрицательное число	-	-
	<b>Максимальный типоразмер</b>	Нередактируемое поле	Отображает максимальный типоразмер номерного знака	Целое неотрицательное число	-	-

### 12.1.13 Панель настройки объекта Модуль АРН-ЖД

Панель настройки объекта **Модуль АРН-ЖД** включает следующие элементы интерфейса.

Описание параметров настройки объекта **Модуль АРН-ЖД** представлено в таблице ниже.

Вкладка **Основные настройки**:

1 Модуль АРН-ЖД 1

Канал

Канал распознавания номеров 1

**Выбор SDK 2**

Использовать	Название	Тип
*	смасср-2.29-iso..	Контейн..
	смасср-2.77-iso...	OCR

**Общие настройки 1**

Последовательность работы SDK

Последовательно

Качество: 30

Частота распознавания: кадр/с

Основные настройки смасср-2.29-iso.dat

Применить Отменить

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Общие настройки</b>					

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Раскрывающийся список <b>Последовательность работы SDK</b>	Выбор значения	Установка последовательности работы SDK	-	Последовательно	<b>Последовательно</b> – SDK работают последовательно <b>Параллельно</b> – SDK работают параллельно
	Поле <b>Качество</b>	Ввод значения в поле	Задаёт качество изображения номеров вагонов, начиная с которого номера будут распознаваться. Значение определяется экспериментально	В процентах	60	>=0
	Поле <b>Частота распознавания</b>	Ввод значения в поле	Задаёт количество обрабатываемых распознавателем кадров в секунду. Если ввести <b>0</b> или оставить поле пустым, то распознаватель будет обрабатывать максимально возможное количество кадров	Кадры в секунду	-	>=0
2	Таблица <b>Выбор SDK</b>					
	Столбец <b>Использовать</b>	Клик мышкой	Определяет, будет ли соответствующий SDK будет использоваться для распознавания	Список	-	-
	Столбец <b>Название</b>	Автоматически	Название SDK	Список	-	-
	Столбец <b>Тип</b>	Автоматически	Тип распознавания SDK	Список	-	-

Вкладка **SDK**:



1 Модуль АРН-ЖД 1

Канал

Канал распознавания номеров 1

**Высота символа 1**

Минимум: 28 X

Среднее: 32 X

Максимум: 40 X

**Наклон символов 2**

Среднее(%): -2

Минимум(%): -30

Максимум(%): 21

**Дополнительные настройки 3**

Уклон(%): 1

Мин. контраст: 15

X в Y(%): 100

Задержка: 1000

**Фильтры 4**

ISO фильтр

Фильтр длинного кода

Проверка контрольной суммы

Основные настройки smocr-2.77-iso.dat

Применить Отменить

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Высота символа</b>					
	Поле <b>Минимум</b>	Ввод значения в поле	Задаёт минимальную высоту символов номеров вагонов на видеоизображении с камеры	В пикселях	28	>=0
	Поле <b>Среднее</b>	Ввод значения в поле	Задаёт среднюю высоту символов номеров вагонов на видеоизображении с камеры	В пикселях	32	>=0

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>Максимум</b>	Ввод значения в поле	Задает максимальную высоту символов номеров вагонов на видеоизображении с камеры	В пикселях	40	>=0
2	<b>Группа Наклон символов</b>					
	Поле <b>Среднее(%)</b>	Ввод значения в поле	Задает средний наклон символов. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх	В процентах	-2	<>=0
	Поле <b>Минимум(%)</b>	Ввод значения в поле	Задает минимальный наклон символов. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх	В процентах	-30	<>=0
	Поле <b>Максимум(%)</b>	Ввод значения в поле	Задает максимальный наклон символов. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх	В процентах	21	<>=0
3	<b>Группа Дополнительные настройки</b>					
	Поле <b>Уклон(%)</b>	Ввод значения в поле	Задает наклон номера вагона относительно получаемого видеоизображения с камеры. Значение является положительным, если горизонтальная ось символов наклонена вниз при просмотре слева направо и отрицательным, если данная ось наклонена вверх	В процентах	1	<>=0

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>Мин. контраст</b>	Ввод значения в поле	Задаёт предполагаемую разницу между значениями оттенков серого символов номера и заднего фона	Градации серого	15	>=0
	Поле <b>X в Y(%)</b>	Ввод значения в поле	Задаёт соотношение горизонтального и вертикального разрешения символа. Горизонтальное разрешение - это отношение ширины символа на видеоизображении к его реальной ширине, вертикальное разрешение – отношение высоты символа на видеоизображении к реальной высоте. Нулевое или отрицательное значение означает автоматическую установку значения 100	В процентах	100	>=0
	Поле <b>Задержка</b>	Ввод значения в поле	Задаёт интервал времени в миллисекундах, который должен истечь для выдачи модулем распознавания следующего результата распознавания номера. Нулевое значение означает отсутствие задержки	В миллисекундах	1000	>=0
4	<b>Группа Фильтры</b>					
	Чекбокс с <b>ISO фильтр</b>	Установка флажком	Активирует фильтрацию ISO номера вагона. При считывании номера из 11 символов модуль распознавания будет осуществлять попытку прочитать код ISO (пример кодов ISO: GB4310, 22G1)	-	Установлен	Установлен – фильтрация включена Не установлен – фильтрация выключена

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Чекбокс <b>Фильтр длинного кода</b>	Установка флажком	Активирует фильтрацию длинного номера. Если видеоизображение не содержит номер вагона, но содержит другой текст, модуль распознавания может вернуть ложный номер вагона. Фильтрация снижает вероятность появления этих ложных кодов, увеличивает продолжительность времени выполнения (около 5%) и ухудшает распознавание кодов вагона на изображениях, имеющих код вагона (около 0,5%)	-	Установлен	Установлен – фильтрация включена Не установлен – фильтрация выключена
	Чекбокс <b>Проверка контрольной суммы</b>	Установка флажком	Активирует проверку контрольной суммы номеров	-	Не установлен	Установлен – проверка включена Не установлен – проверка выключена

### 12.1.14 Панель настройки объекта Модуль CARMEN-Авто

Панель настройки объекта **Модуль CARMEN-Авто** включает следующие элементы интерфейса.

1 Модуль CARMEN-Авто 1

Канал

Частота распознавания  кадр/с

Канал распознавания номеров 1

1 2 Минимальная достоверность распознавания типа номерного знака

2 - Разделитель номера

Применить Отменить

Описание параметров настройки объекта **Модуль CARMEN-Авто** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	<b>Минимальная достоверность распознавания типа номерного знака</b>	Ввод значения в поле	Задаёт минимально допустимую достоверность распознавания номерного знака	Целое неотрицательное число	2	1-100
2	<b>Разделитель номера</b>	Ввод значения в поле	Задаёт разделитель в распознаваемых номерных знаках	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	<b>Частота распознавания, кадр/с</b>	Ввод значения в поле	Задаёт количество обрабатываемых распознавателем кадров в секунду. Если ввести <b>0</b> или оставить поле пустым, то распознаватель будет обрабатывать максимально возможное количество кадров.	Целое неотрицательное число	-	>=0

### 12.1.15 Панель настройки объекта Модуль IntelliVision CIDR

Панель настройки объекта **Модуль IntelliVision CIDR** включает следующие элементы интерфейса.

1 Модуль IntelliVision CIDR 1

Канал  
Канал распознавания номеров 1

Производительность

1  Использовать GPU

Точность: Максимальная 2

Стратегия: Системная 3

Интервал: 0 4

Параметры СДК

Профиль: 6 5

Применить Отменить

Описание параметров настройки объекта **Модуль IntelliVision CIDR** представлено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	<b>Использовать GPU.</b>	Установка флажком.	Активирует использование вычислительных ресурсов GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров.	-	-	<p>Флажок установлен - используются вычислительные ресурсы GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров.</p> <p>Флажок снят - используются вычислительные ресурсы CPU (центрального процессора).</p>



№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
2	Раскрывающийся список <b>Точность</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор точности распознавания номеров.	Список	Максимальная	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Максимальная - обеспечивает максимальную точность распознавания, но создает высокую нагрузку на центральный процессор и/или графический процессор (GPU).</li> <li>2. Высокая - обеспечивает высокую точность распознавания, требует меньше вычислительных ресурсов, чем при максимальной точности.</li> <li>3. Быстрая - обеспечивает наиболее быструю скорость распознавания, при этом понижив точность распознавания.</li> </ol>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Раскрывающийся список <b>Стратегия</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор режима использования вычислительных ресурсов.	Список	Системная	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Процесс - мягкий режим: использование не более 1 ядра на 1 номер.</li> <li>2. Системная - режим по умолчанию: использование всех доступных вычислительных ядер.</li> <li>3. Ядро - строгий режим: использование 1 физического ядра на 1 поток.</li> </ol>
4	Поле <b>Интервал</b> .	Ввод значения в поле.	Ввод минимального временного интервала, который длится между обработкой кадров (т.е. все кадры, которые попадают в этот интервал, обрабатываться не будут).	мс.	0	От 0 до 999.
5	Раскрывающийся список <b>Профиль</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор профиля качества распознавания номеров.	Список	6	<b>6</b> - обеспечивает высокую производительность (высокую скорость обработки и небольшую загрузку ЦП).

### 12.1.16 Панель настройки объекта Модуль IntelliVision LPR

Панель настройки объекта **Модуль IntelliVision LPR** включает следующие элементы интерфейса.

1 Модуль IntelliVision LPR 1

Канал  
Канал распознавания номеров 1

Производительность

Использовать GPU

Точность: Максимальная

Стратегия: Системная

Платформа: По умолчанию

Интервал: 0

Параметры SDK

Профиль: 0

Применить Отменить

Описание параметров настройки объекта **Модуль IntelliVision LPR** представлено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	<b>Флажок Использовать GPU.</b>	Установка флажком	Активирует использование вычислительных ресурсов GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров.	-	Нет	Флажок установлен - используются вычислительные ресурсы GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров. Флажок снят - используются вычислительные ресурсы CPU (центрального процессора).

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
2	Раскрывающийся список <b>Точность</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор точности распознавания номеров.	Список	Максимальная	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Максимальная - обеспечивает максимальную точность распознавания, но создает высокую нагрузку на центральный процессор и/или графический процессор (GPU).</li> <li>2. Высокая - обеспечивает высокую точность распознавания, требует меньше вычислительных ресурсов, чем при максимальной точности.</li> <li>3. Быстрая - обеспечивает наиболее быструю скорость распознавания, при этом понижив точность распознавания.</li> </ol>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Раскрывающийся список <b>Стратегия</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор режима использования вычислительных ресурсов.	Список	Системная	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Процесс - мягкий режим: использование не более 1 ядра на 1 номер.</li> <li>2. Системная - режим по умолчанию: использование всех доступных вычислительных ядер.</li> <li>3. Ядро - строгий режим: использование 1 физического ядра на 1 поток.</li> </ol>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
4	Раскрывающийся список <b>Платформа.</b>	Выбор значения из списка.	Выбор устройства, на котором будет работать модуль.	Список	CPU	<ul style="list-style-type: none"> <li>• По умолчанию - используются для вычислений ресурсов CPU (центрального процессора).</li> <li>• TensorRT - используются для вычислений ресурсов NVIDIA GPU.</li> <li>• CV22, NCNN, HISI, Qualcomm, TFLite, OpenVino - используются для вычислений ресурсов других устройств при их наличии. Эти варианты применимы для платформ не на архитектуре x86/x64.</li> </ul>
5	Поле <b>Интервал.</b>	Ввод значения в поле.	Ввод минимального временного интервала, который длится между обработкой кадров (т.е. все кадры, которые попадают в этот интервал, обрабатываться не будут).	мс.	0	От 0 до 999.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
6	Раскрывающийся список <b>Профиль</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор профиля номеров страны, которые требуется распознавать. Большее значение номера профиля предоставляет большую точность распознавания номеров ТС относительно решения с использованием профиля с меньшим номером, но в тоже время выше требования к вычислительным ресурсам.	Список	0	<ul style="list-style-type: none"> <li>0 – Общий. Данный профиль необходимо выбрать, если выбрана страна <b>По умолчанию</b>.</li> <li>3, 6 и 9 – подробнее см. раздел <a href="#">Функциональные характеристики и программного модуля IntelliVision LPR</a>.</li> </ul>

### 12.1.17 Панель настройки объекта Модуль IntelliVision RIDR

Панель настройки объекта **Модуль IntelliVision RIDR** включает следующие элементы интерфейса.



1 Модуль IntelliVision RIDR 1

Канал  
Канал распознавания номеров 1

Производительность

1  Использовать GPU

Точность: Максимальная 2

Стратегия: Системная 3

Интервал: 0 4

Параметры SDK

Профиль: 6 5

Применить Отменить

Описание параметров настройки объекта **Модуль IntelliVision RIDR** представлено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	<b>Использовать GPU.</b>	Установка флажком.	Активирует использование вычислительных ресурсов GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров.	-	-	<p>Флажок установлен - используются вычислительные ресурсы GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров.</p> <p>Флажок снят - используются вычислительные ресурсы CPU (центрального процессора).</p>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
2	Раскрывающийся список <b>Точность</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор точности распознавания номеров.	Список	Максимальная	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Максимальная - обеспечивает максимальную точность распознавания, но создает высокую нагрузку на центральный процессор и/или графический процессор (GPU).</li> <li>2. Высокая - обеспечивает высокую точность распознавания, требует меньше вычислительных ресурсов, чем при максимальной точности.</li> <li>3. Быстрая - обеспечивает наиболее быструю скорость распознавания, при этом понижив точность распознавания.</li> </ol>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Раскрывающийся список <b>Стратегия.</b>	Выбор значения из списка.	Выбор режима использования вычислительных ресурсов.	Список	Системная	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Процесс - мягкий режим: использование не более 1 ядра на 1 номер.</li> <li>2. Системная - режим по умолчанию: использование всех доступных вычислительных ядер.</li> <li>3. Ядро - строгий режим: использование 1 физического ядра на 1 поток.</li> </ol>
4	Поле <b>Интервал.</b>	Ввод значения в поле.	Ввод минимального временного интервала, который длится между обработкой кадров (т.е. все кадры, которые попадают в этот интервал обрабатываться не будут).	мс.	0	От 0 до 999.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
5	Раскрывающийся список <b>Профиль</b> .	Выбор значения из списка.	Выбор профиля качества распознавания номеров.	Список	6	<p><b>6</b> - обеспечивает более высокую производительность (выше скорость обработки и меньше загрузка ЦП) относительно профиля <b>9</b>, но имеет более низкую точность распознавания.</p> <p><b>9</b> - обеспечивает более высокую точность распознавания (хорошо работает на шумных и сложных сценах) относительно профиля <b>6</b>, но имеет более низкую производительность (меньше скорость обработки и больше потребление ресурсов ЦП).</p>

### 12.1.18 Панель настройки объекта Модуль IntLab

Панель настройки объекта **Модуль IntLab** включает следующие элементы интерфейса.

1 Модуль IntLab 1

Канал

Канал распознавания номеров 1

Событие начала распознавания: 1 <нет>

Событие конца распознавания: 2 <нет>

Режим работы: 3 Распознаватель номеров Ж/Д вагонов пассажирского парк

Детектор уровня разлива: 4 <нет>

Применить Отменить

Описание параметров настройки объекта **Модуль IntLab** представлено в таблице.

№	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Раскрываемый список <b>События начала распознавания</b>	Выбор значения из списка	Макрокоманда, по которой будет начинаться распознавание номера	Список доступных объектов <b>Макрокоманда</b>	Нет	В зависимости от количества доступных объектов <b>Макрокоманда</b>
2	Раскрываемый список <b>События конца распознавания</b>	Выбор значения из списка	Макрокоманда, по которой будет заканчиваться распознавание номера и выдаваться результат	Список доступных объектов <b>Макрокоманда</b>	Нет	В зависимости от количества доступных объектов <b>Макрокоманда</b>

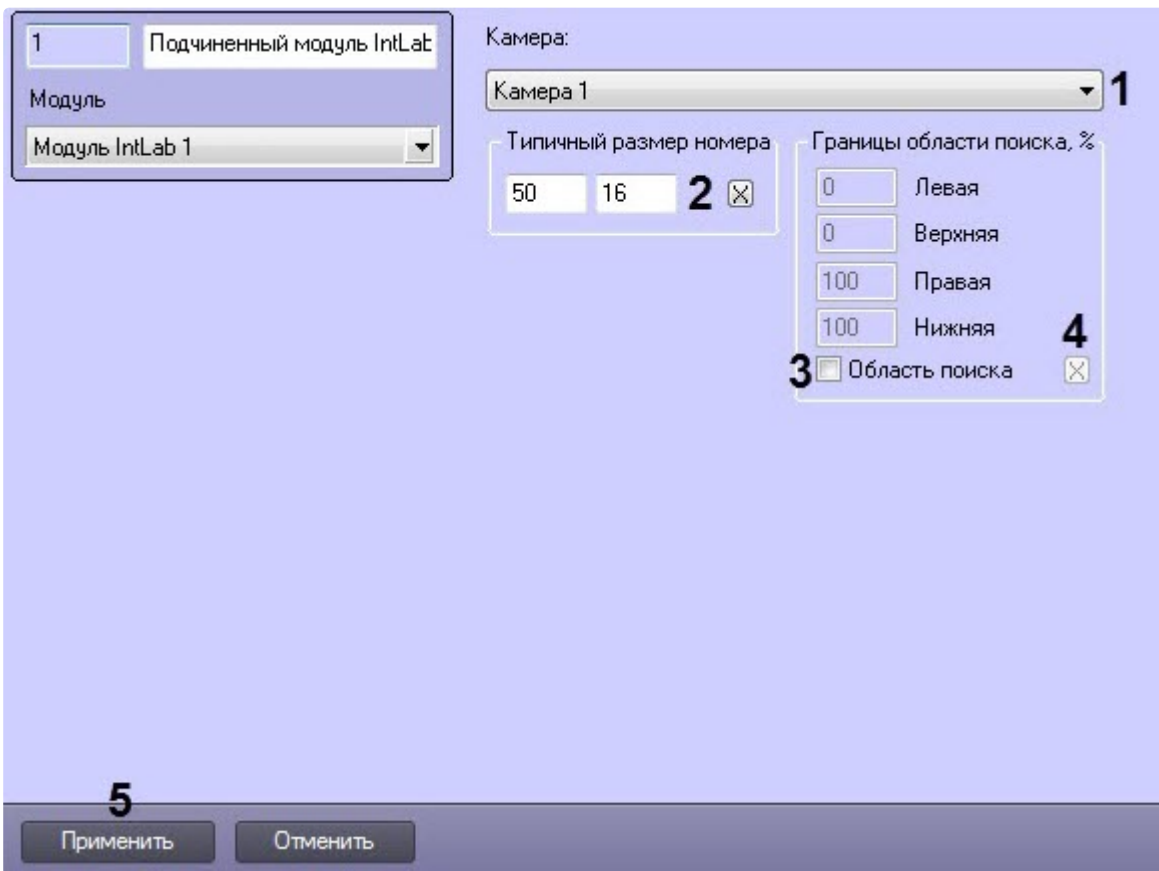
№	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Раскрывающийся список <b>Режим работы</b>	Выбор значения из списка	Режим работы, используемый для распознавания номерных знаков	Список доступных режимов работы	Распознаватель номерных знаков Ж/Д вагонов в пассажирского парка	<p>Распознаватель номерных знаков Ж/Д вагонов пассажирского парка – используется для распознавания номерных знаков пассажирских вагонов.</p> <p>Распознаватель номерных знаков Ж/Д вагонов грузового парка – используется для распознавания номерных знаков грузовых вагонов.</p> <p>Распознаватель номерных знаков Ж/Д вагонов UIC – позволяет распознавать номера вагонов UIC</p> <p>Распознаватель номерных знаков Ж/Д контейнеров – позволяет распознавать номера контейнеров</p>



№	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
4	Раскрывающийся список <b>Детектор уровня взлива</b>	Выбор значения из списка	Детектор уровня взлива, используемый совместно с модулем <b>IntLab</b> . Подробнее о данном детекторе см. документ <i>Подсистема Detector Pack. Руководство пользователя</i> (наиболее актуальная версия доступна в <a href="#">хранилище документации</a> ).	Список объектов <b>Детектор уровня взлива</b> , созданных в системе	<нет>	В зависимости от количества созданных объектов <b>Детектор уровня взлива</b>

### 12.1.19 Панель настройки объекта Подчиненный модуль IntLab

Панель настройки объекта **Подчиненный модуль IntLab** включает следующие элементы интерфейса.



Описание параметров настройки объекта **Подчиненный модуль IntLab** представлено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Раскрывающийся список <b>Камера</b>	Выбор значения из списка	Основная видеокамера для распознавания номерных знаков	Список доступных объектов <b>Камера</b>	Камера 1	В зависимости от количества доступных объектов <b>Камера</b>
2	Группа <b>Типичный размер номера</b>					
	Поле <b>Длина</b>	Ввод значения в поле	Длина области номерного знака	Целое неотрицательное значение	50	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>Высота</b>	Ввод значения в поле	Высота области номерного знака	Целое неотрицательное значение	16	-
3	<b>Группа Границы области поиска, %</b>					
	Поле <b>Левая</b>	Ввод значения в поле	Левая граница области поиска номерного знака вагона (%)	% относительно ширины окна видеонаблюдения	0	От 0 до 100
	Поле <b>Верхняя</b>	Ввод значения в поле	Верхняя граница области поиска номерного знака вагона (%)	% относительно ширины окна видеонаблюдения	0	От 0 до 100
	Поле <b>Правая</b>	Ввод значения в поле	Правая граница области поиска номерного знака вагона (%)	% относительно ширины окна видеонаблюдения	100	От 0 до 100
	Поле <b>Нижняя</b>	Ввод значения в поле	Нижняя граница области поиска номерного знака вагона (%)	% относительно ширины окна видеонаблюдения	100	От 0 до 100

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Флажок <b>Область поиска</b>	Установка флажком	Активация функции задания границ в кадре видеоизображения для поиска номерного знака	Булевский тип	Нет	Да – функция задания границ в кадре видеоизображения включена Нет – функция задания границ в кадре видеоизображения выключена
	Кнопка <b>X</b>	Нажатие на кнопку	Установка границы области поиска номерного знака с помощью мыши	-	-	-

### 12.1.20 Панель настройки объекта Модуль RoadAR

Панель настройки объекта **Модуль RoadAR** включает следующие элементы интерфейса.

1 Модуль RoadAR (fast) 1

Канал  
Канал распознавания номеров 1

Кол-во потоков: 1 **1**

Максимальный размер трека (в кадрах): 0 **2**

Игнорировать нераспознанные номера **3**

Использовать GPU **4**

Выбрать страны **5**

**Настройки для определения скорости 6**

<p>Ширина сенсора камеры, мм <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px;">0</span></p> <p>Высота сенсора камеры, мм <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px;">0</span></p> <p>Фокусное расстояние, мм <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px;">0</span></p>	<p>Высота установки камеры, м <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px;">0</span></p> <p>Угол отклонения камеры от направления дороги в градусах (вид сверху) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px;">0</span></p> <p>Угол наклона камеры к дороге в градусах (вид сбоку) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px;">0</span></p> <p>Крен камеры к дороге в градусах <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px 5px;">0</span></p>
---	---

Применить
Отменить

Описание параметров настройки объекта **RoadAR** представлено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Поле <b>Кол-во потоков</b>	Ввод значения в поле	<p>Задаёт количество потоков, которые будет использовать SDK распознавателя <b>RoadAR</b> при параллельных вычислениях.</p> <p>Значение <b>0</b> отключает распараллеливание вычислений при распознавании номеров.</p>	0	>=0
2	В поле <b>Максимальный размер трека (в кадрах)</b>	Ввод значения в поле	<p>Задаёт максимальное количество кадров для одного трека, которые будут обрабатываться SDK распознавателя <b>RoadAR</b> (чем меньше значение, тем быстрее будет выдан результат распознавания, но и будет менее точным).</p> <p>Значение <b>0</b> - количество кадров не ограничено.</p>	0	>=0

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Значение по умолчанию	Диапазон значений
3	Флажок <b>Игнорировать нераспознанные номера</b>	Установка флажком	Включает/отключает игнорирование ТС с нераспознанными номерами	Да	Да - ТС с нераспознанными номерами игнорируются Нет - ТС с нераспознанными номерами отображаются
4	Флажок <b>Использовать GPU</b>	Установка флажком	Активирует использование вычислительных ресурсов GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров	Нет	Флажок установлен - используются вычислительные ресурсы GPU (графического процессора) для увеличения производительности распознавания номеров. Флажок снят - используются вычислительные ресурсы CPU (центрального процессора).
5	Кнопка <b>Выбрать страны</b>	Нажатие на кнопку	Открывает окно <b>Выбор стран</b> со списком дополнительных стран, номера которых можно распознавать	-	-
<b>Группа Настройки для определения скорости</b>					
6	Поле <b>Ширина сенсора камеры, мм</b>	Ввод значения в поле	Задаёт ширину сенсора камеры в миллиметрах	0	>=0

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>Высота сенсора камеры, мм</b>	Ввод значения в поле	Задаёт высоту сенсора камеры в миллиметрах	0	$\geq 0$
	Поле <b>Фокусное расстояние, мм</b>	Ввод значения в поле	Задаёт фокусное расстояние в миллиметрах	0	$\geq 0$
	Поле <b>Высота установки камеры, м</b>	Ввод значения в поле	Задаёт высоту установки камеры в метрах	0	$\geq 0$
	Поле <b>Угол отклонения камеры от направления дороги в градусах (вид сверху)</b>	Ввод значения в поле	Задаёт угол отклонения камеры от направления дороги в градусах (вид сверху)	0	$\geq 0$
	Поле <b>Угол наклона камеры к дороге в градусах (вид сбоку)</b>	Ввод значения в поле	Задаёт угол наклона камеры к дороге в градусах (вид сбоку)	0	$\geq 0$
	Поле <b>Крен камеры к дороге в градусах</b>	Ввод значения в поле	Задаёт крен камеры к дороге в градусах	0	$\geq 0$



## 12.1.21 Панель настройки объекта Модуль Seenaptec

Панель настройки объекта **Модуль Seenaptec** включает следующие элементы интерфейса.

Описание параметров настройки объекта **Модуль Seenaptec** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Флажок <b>Масштабирование</b>	Установка флажком	Уменьшает размер кадра при распознавании в зависимости от значения параметра «Ширина зоны».	Булевский тип	Нет	Да – при распознавании размер кадра уменьшается. Нет – при распознавании размер кадра не уменьшается.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
2	Поле <b>Количество потоков для обработки кадра</b>	Ввод значения в поле	Задаёт максимальное количество потоков распознавания	Целое неотрицательное число	0	0-255
3	Раскрывающийся список <b>Тип лицензии</b>	Выбор значения из списка	Задаёт используемый тип лицензии	Список типов лицензий	по умолчанию	по умолчанию - тип лицензии определяется автоматически. быстрая (25fps). медленная (6fps).
4	Флажок <b>Генерировать событие нераспознанного номера</b>	Установка флажком	Включает генерацию события <b>НЕ ОПРЕДЕЛЕН</b> для ТС, номер которых не удалось распознать.	Булевский тип	Нет	Да – если номер нераспознан, то будет сгенерировано соответствующее событие. Нет – если номер нераспознан, то такое ТС будет проигнорировано
5	Кнопка <b>Тонкая настройка SDK</b>	Нажатие на кнопку	Переход к тонкой настройке SDK (см. таблицу ниже)	-	-	-

**Внимание!**

**Тонкую настройку SDK необходимо выполнять только при поддержке технических специалистов компании ITV!**

**Значение параметров, не указанных в данной таблице, изменять запрещено.**

Параметр	Описание
----------	----------

VodiCTL_VPW_PLATE_RATIO_TYPE	<p>Данный параметр задает информацию о том, насколько входное изображение уменьшено или увеличено по высоте. Значение по умолчанию — 0. Возможны 3 варианта:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Искажений нет</li> <li>2. Автоматически исходя из размера изображения</li> <li>3. Значение пользователя</li> </ol>
VodiCTL_VPW_IMAGE_THRESHOLD	<p>Базовый уровень бинаризации изображения. По умолчанию — 40.</p>
VodiCTL_VPW_IMAGE_BLUR	<p>Параметр, используемый для внутренних потребностей. Рекомендуется задавать значение 13.</p>
VodiCTL_VPW_PLATE_EXTRA_ANGLE_ANALYSE	<p>Включить/выключить алгоритм учета перспективы изображения номерной пластины.</p>
VodiCTL_VPW_PLATE_EXTRA_RANGES_ANALYSE	<p>Включить/выключить алгоритм тщательного поиска кандидатов номерной пластины.</p>
VodiCTL_VPW_PLATE_STAR_MAX	<p>Максимальное количество нераспознанных символов на номерной пластине, при котором результат еще будет считаться результатом распознавания номерной пластины.</p>
VodiCTL_VPW_PLATE_PROBABILITY_MIN	<p>Минимальный процент схожести между результатом распознавания и соответствующим шаблоном номерной пластины, при котором этот результат может считаться результатом распознавания номерной пластины. С помощью данного параметра происходит фильтрация получаемых результатов по достоверности</p>

VodiCTL_VPW_PLATE_FILTER_ROFACTOR	<p>Коэффициент фильтрации номерных пластин по так называемой плотности изображения — отношению количества белых пикселей к общему количеству пикселей (первая стратегия). Тип — unsigned. Данный коэффициент используется при бинаризации изображения и имеет оптимальные значения, которые определяются разработчиками <b>AutoSDK</b> с помощью собственных тестовых выборок. Параметр считается служебным, и задавать его значение нужно согласно рекомендациям специалистов технической поддержки.</p>
VodiCTL_VPW_PLATE_FILTER_RODROPFACOR	<p>Коэффициент фильтрации номерных пластин по плотности изображения (вторая стратегия). Тип — unsigned. Данный коэффициент используется при бинаризации изображения и имеет оптимальные значения, которые определяются разработчиками <b>AutoSDK</b> с помощью собственных тестовых выборок. Параметр считается служебным, и задавать его значение нужно согласно рекомендациям специалистов технической поддержки.</p>
VodiCTL_VPW_PLATE_FILTER_SYMCOUNT	<p>Включить/выключить алгоритм простого фильтра номерных пластин по минимальному количеству распознанных символов на них. Если алгоритм включен (значение параметра больше 0), производится базовый поиск символов на кандидате в номерную пластину (геометрия, пропорции). Если на кандидате символов определяется меньше, чем указано в значении данного параметра, этот кандидат не считается номерной пластиной. То есть значение данного параметра является минимальным количеством символов, которые должны присутствовать на кандидате в номерную пластину при работе базового алгоритма</p>
VodiCTL_VPW_LOG_SETTINGS	<p>Включить/выключить запись в лог-файл всех параметров распознавания.</p>

VodiCTL_VPW_PLATE_PRECISE_ANALYSE	<p>Включить/выключить углубленный анализ изображения. Повышает качество распознавания в неблагоприятных условиях (например, если характеристики/настройки камеры не полностью соответствуют требованиям либо при плохой погоде). Увеличивает время обработки кадра на 20-30% в зависимости от его размера. В нормальных условиях данный параметр не влияет на качество распознавания.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_ENABLE	<p>Включить/выключить динамику распознавания номера (по умолчанию динамика включена).</p> <p>Если установлено значение <b>True</b>, то работает трекинг и распознавание номера осуществляется по совокупности кадров. В значении <b>False</b> трекинг отключен и распознавание номера осуществляется по каждому кадру в отдельности без привязки к предыдущим, при этом качество может варьироваться от 0%-100%.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_FRAMECOUNT	<p>Количество кадров, необходимых для выдачи номера. Значение по умолчанию равно 0. Это необходимое, но не достаточное условие для первой выдачи результата. Это условие задерживает выдачу с первого момента распознавания номера в динамике. Настройка призвана поднять достоверность результатов, а так же скрыть возможные ложные срабатывания.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_WITH_DUPLICATE	<p>Включить/выключить периодическую выдачу результатов распознавания номерных пластин.</p>

VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_TIMEOUT	<p>Минимально необходимое время наблюдения за номерной пластиной (в микросекундах), прежде чем выдать результат распознавания пользователю. Данный параметр может использоваться только при включенном режиме “Динамика”. В этом режиме производится наблюдение за траекторией движения автомобиля, и пользователь не сразу получает результат распознавания номера, а по прошествии времени, указанного для данной настройки. В таком случае первый результат распознавания будет заменен на более качественный и впоследствии выдан пользователю. Если для данного значения установлен параметр 0, пользователю выдается первый результат распознавания найденного номера. Следует учитывать, что по прошествии времени, указанного в данном параметре, наблюдение за траекторией номера продолжается, пока он не скроется из кадра.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_PERIOD	<p>Период времени (в миллисекундах), за который необходимо выдать пользователю результат распознавания. Данный параметр можно использовать только при установленном параметре VodiCTL_VPW_DYNAMIC_WITH_DUPLICATE.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_DURATION_WITHOUT_ACCESS	<p>Максимально допустимое время отсутствия номерной пластины в зоне наблюдения (в микросекундах). По истечении этого времени номерная пластина считается потерянной и выдается пользователю с установленным флажком VodiF_RESULT_LOST.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_COMPARABLE_TIME_MAX	<p>Временной интервал (в миллисекундах), который влияет на алгоритм сравнения предварительных результатов распознавания. Т.е. если результаты попадают в данный интервал и геометрическое расстояние между номерами мало, по сравнению с размерами номеров, то считается, что это один и тот же объект.</p>

VodiCTL_VPW_DNN_DEVICES	<p>Задаёт список устройств, на которых будут происходить вычисления нейронных сетей (DNN). Набор доступных устройств определен в файле &lt;Vodi/devType.h&gt;.</p> <p>Также параметр можно задать через переменную окружения Windows: VPW_DNN_DEVICES={список_устройств_через_запятую}. Например: CPU,GPU,MYRIA.</p>
VodiCTL_VPW_PLATECANDS_METHODS	<p>Задаёт множество методов получения кандидатов номеров. Доступны методы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• VodiF_VPW_PLATECANDS_BY_MORPH — старый метод, работает по умолчанию;</li> <li>• VodiF_VPW_PLATECANDS_BY_DNN — новый метод на базе глубоких нейронных сетей (DNN).</li> </ul> <p>Для работы в режиме VodiF_VPW_PLATECANDS_BY_DNN важно правильно задавать минимальный размер номера на изображении, чем он больше (например от 100 пикселей и выше), тем будет выше производительность работы.</p> <p>Также параметр можно задать через переменную окружения Windows: VPW_PLATECANDS_METHODS={номер}. Например: 1, 2.</p>
VodiCTL_VPW_ANALYSE_LEVEL	<p>Задаёт уровень анализа номера. Доступны следующие уровни анализа:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• VodiK_VPW_TEMPLATE_ANALYSE — на этом уровне будут также распознаны найденные символы. Проводит полный анализ номера и установлен по умолчанию.</li> <li>• VodiK_VPW_PLATECANDS_ANALYSE — на этом уровне будут найдены только кандидаты номеров, то есть, прямоугольники их областей;</li> <li>• VodiK_VPW_SYMCANDS_ANALYSE — на этом уровне будут также найдены кандидаты символов, то есть, прямоугольники их областей;</li> </ul>

VodiCTL_VPW_PLATE_ANALYSE_METHODS	<p>Задаёт множество методов анализа кандидатов номеров. Доступные методы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• VodiK_VPW_PLATE_ANALYSE_METHODS_DEF AULT — метод по умолчанию.</li> <li>• VodiF_VPW_BLURAN, VodiF_VPW_NAN, VodiF_VPW_TMPLAN, VodiF_VPW_DNNAN, VodiF_VPW_OTSUAN.</li> <li>• VodiF_VPW_DNNAN — новый метод анализа номера на основе глубокой нейронной сети. По умолчанию отключен.</li> </ul> <p>Методы VodiF_VPW_BLURAN   VodiF_VPW_DNNAN   VodiF_VPW_TMPLAN дают наибольшее число правильно распознанных результатов.</p>
VodiCTL_VPW_PLATE_DNN_FILTER_ENABLE	<p>Включить/выключить фильтрацию кандидатов номеров глубокой нейронной сетью (DNN).</p>
VodiCTL_VPW_TREAT_PLATECAND_AS_PLATE	<p>Включить/выключить возможность считать каждый кандидат номера — номером. Это означает, что если анализ кандидата по тем или иным причинам был неуспешным (например, не удалось распознать номер), то такой кандидат не будет утерян, а будет выдан как номер, при этом часть информации будет отсутствовать, а именно <code>pis_plate_variantc</code> будет 0.</p>
VPW_RECOGN_OUTSIDE_PLATECAND	<p>Данная переменная окружения Windows даёт возможность запретить анализировать номер за пределами прямоугольной области (то есть, кандидата номера) найденной детектором номеров. Это экспериментальный параметр и он может быть удален со временем.</p>



VodiCTL_VPW_SEQUENTIAL_FLUSH_ENABLE	<p>Включить/выключить возможность изменять поведение операции VodiprincFlush. Без этого параметра, операция ожидала завершения анализа всех кадров, передавала результаты в динамику (если она включена), аккумулировала результаты динамики, выполняла операцию flush для динамики и возвращала аккумулированный результат.</p> <p>С этим параметром операция ожидает завершения анализа самого раннего кадра, передает его результат в динамику (если она включена) и возвращает ее результат. Таким образом, чтобы получить все результаты которые еще анализируются, необходимо последовательно вызывать операцию VodiprincFlush пока она возвращает статус &gt;=BoS_OK.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_VELOCITY_MAX	<p>Системные параметры. Строго не рекомендуется изменять значения по умолчанию.</p>
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_COMPARABLE_SYMBOLS_MIN	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_BEFORE_LOST_TRACK_TIME_MAX	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_AFTER_LOST_TIME_MAX	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_AFTER_LOST_FACTOR	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_PLATE_LOCATION_MISMATCH_FACTOR	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_COMPARABLE_TIME_FACTOR	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_PLATE_LOCATION_MISMATCH_FACTOR2	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_TRAC_LIMIT	
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_BEFORE_LOST_TRACK_FACTOR	

## 12.1.22 Панель настройки объекта Анализ трафика

Панель настройки объекта **Анализ трафика** включает следующие элементы интерфейса.

Описание элементов панели настройки объекта **Анализ трафика** приведено в таблице.

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Выбор видеокамеры</b>					

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Раскрывающийся список <b>Выбор видеокamera</b>	Выбор значения из списка	Выбор видеокamera для программного модуля <b>Анализ трафика</b>	Список доступных объектов <b>Камера</b>	-	В зависимости от количества доступных объектов <b>Камера</b>

Вкладка **Настройки детектора**

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Настройка разметки</b>					
	Кнопка <b>Задать разметку</b>	Нажатие на кнопку	Задание разметки	-	-	-
2	Группа <b>События</b>					
	Список <b>Доступные</b>	Устанавливается автоматически	Список доступных в модуле <i>Анализ трафика</i> событий	Список доступных событий модуля <i>Анализ трафика</i>	Все возможные события для модуля <i>Анализ трафика</i>	В зависимости от количества доступных типов событий модуля <i>Анализ трафика</i>
	Список <b>Выбранные</b>	Устанавливается автоматически	Список используемых в модуле <i>Анализ трафика</i> событий	Список выбранных событий модуля <i>Анализ трафика</i>	-	В зависимости от количества доступных типов событий модуля <i>Анализ трафика</i>
	Кнопка >	Нажатие на кнопку	Добавить выбранные события из поля <b>Все события</b> в поле <b>Генерируемые события</b>	-	-	-

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Кнопка >>	Нажатие на кнопку	Добавить все события из поля <b>Все события</b> в поле <b>Генерируемые события</b>	-	-	-
	Кнопка <	Нажатие на кнопку	Удалить выбранные события из поля <b>Генерируемые события</b>	-	-	-
	Кнопка <<	Нажатие на кнопку	Удалить все события из поля <b>Генерируемые события</b>	-	-	-

Вкладка **Настройки аналитик**

1 Анализ трафика 1  
 Компьютер[SLAVE]  Отключить  
 LOCALHOST

Выбор видеокamer  
 Камера 1

**Затор - 1**  
 3 мин. кол-во ТС  
 5 макс. скорость ТС  
 1 время фиксации

**Падение скорости - 2**  
 3 мин. кол-во ТС  
 1 % падения скор.  
 5 мин. скорость  
 100 макс. скорость  
 1 интервал проверки

**ДТП - 3**  
 20 порог  
 180 макс. время остановки  
 13 Вес остановки ТС в зоне  
 7 Вес остановки ТС  
 7 Вес людей рядом с ТС  
 5 Вес пересечения боксов ТС  
 7 Вес резкого ускорения

**Выезд на встречную - 4**  
 0 мин. угол

**Превышение скорости - 5**  
 10 ограничение скор.  
 3 интервал

**Потерянный груз - 6**  
 1 мин. достоверность  
 1 мин. ширина  
 1000 макс. ширина  
 1 мин. высота  
 1000 макс. высота

Настройки детектора    Настройки аналитик

Применить    Отменить

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
1	Группа <b>Затор</b>					
	Поле <b>мин. кол-во ТС</b>	Ввод значения в поле	Минимальное количество транспортных средств, при котором фиксируется событие <b>Затор</b>	Целое неотрицательное число	3	>0

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>макс. скорость ТС</b>	Ввод значения в поле	Максимальная скорость транспортных средств, при котором фиксируется событие <b>Затор</b>	Км/ч	5	1-255
	Поле <b>время фиксации</b>	Ввод значения в поле	Время в минутах, в течение которого фиксируется событие <b>Затор</b>		1	
2	<b>Группа Падение скорости</b>					
	Поле <b>мин. кол-во ТС</b>	Ввод значения в поле	Минимальное количество транспортных средств, при котором фиксируется событие <b>Падение скорости</b>		3	
	Поле <b>% падения скор.</b>	Ввод значения в поле	Снижение скорости транспортных средств в процентах, при которой фиксируется событие <b>Падение скорости</b>	%	1	1-100

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>мин. скорость</b>	Ввод значения в поле	Минимальная скорость транспортного средства в км/ч на этом участке дороги, которая будет использоваться для расчета снижения скорости и фиксации события <b>Падение скорости</b>	Км/ч	5	1-255
	Поле <b>макс. скорость</b>	Ввод значения в поле	Максимальная скорость транспортного средства в км/ч на этом участке дороги, которая будет использоваться для расчета снижения скорости и фиксации события <b>Падение скорости</b>	Км/ч	100	1-255
	Поле <b>интервал проверки</b>	Ввод значения в поле	Временной промежуток между замерами скорости транспортного потока в секундах	Секунда	1	1-60
3	<b>Группа ДТП</b>					
	Поле <b>порог</b>	Ввод значения в поле	Суммарный вес признаков, при превышении которого фиксируется факт ДТП	Целое неотрицательное число	20	>0



№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>макс. время остановки</b>	Ввод значения в поле	Максимальное время остановки транспортных средств в опасной зоне/полосе наблюдения в секундах	Секунды	180	>=0
	Поле <b>Вес остановки ТС в зоне</b>	Ввод значения в поле	Вес признака, когда транспортное средство останавливается в опасной зоне, сильно пересекает опасную зону, снижает там скорость и остается в ней дольше времени, указанного в поле <b>макс. время остановки</b>	Целое неотрицательное число	13	0-значение поля <b>порог</b>
	Поле <b>Вес остановки ТС</b>	Ввод значения в поле	Вес признака, когда транспортное средство останавливается в зоне наблюдения (например, на дороге), сильно пересекает зону наблюдения, снижает там скорость и остается в ней дольше времени, указанного в поле <b>макс. время остановки</b>	Целое неотрицательное число	7	0-значение поля <b>порог</b>

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>Вес людей рядом с ТС</b>	Ввод значения в поле	Вес признака, когда рядом с остановившимся ТС обнаруживается пешеход в опасной зоне, в зависимости от расположения камеры это может быть 3-5 метров	Целое неотрицательное число	7	0-значение поля <b>порог</b>
	Поле <b>Вес пересечения боксов ТС</b>	Ввод значения в поле	Вес признака пересечения боксов автомобилей, при этом признак сработает, если хотя бы у одного ТС скорость превышает 25 км/ч	Целое неотрицательное число	5	0-значение поля <b>порог</b>
	Поле <b>Вес резкого ускорения</b>	Ввод значения в поле	Вес признака, при котором происходит резкое изменение скорости, характерное для врезающихся друг в друга ТС	Целое неотрицательное число	7	0-значение поля <b>порог</b>
4	<b>Группа Выезд на встречную</b>					
	Поле <b>мин. угол</b>	Ввод значения в поле	Минимальный угол отклонения от направления движения ТС в градусах, при котором фиксируется событие <b>Выезд на встречную</b>	Целое или дробное неотрицательное число	0	0-180

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
5	Группа <b>Превышение скорости</b>					
	Поле <b>ограничение скор.</b>	Ввод значения в поле	Максимально допустимая на этом участке дороги скорость ТС в км/ч, при превышении которой фиксируется событие <b>Превышение скорости</b>	Км/ч	10	1-255
	Поле <b>интервал</b>	Ввод значения в поле	Временной промежуток между замерами скорости транспортного средства в секундах	Секунда	3	1-60
6	Группа <b>Потерянный груз</b>					
	Поле <b>мин. достоверность</b>	Ввод значения в поле	Минимальная достоверность в процентах, при которой фиксируется наступление события <b>Потерянный груз</b>	%	1	1-100
	Поле <b>мин. ширина</b>	Ввод значения в поле	Минимальная ширина груза	Метр	1	>0
	Поле <b>макс. ширина</b>	Ввод значения в поле	Максимальная ширина груза	Метр	1000	>0

№ п/п	Название параметра	Способ задания значения параметра	Описание параметра	Представление	Значение по умолчанию	Диапазон значений
	Поле <b>мин. высота</b>	Ввод значения в поле	Минимальная высота груза	Метр	1	>0
	Поле <b>макс. высота</b>	Ввод значения в поле	Максимальная высота груза	Метр	1000	>0

## 12.2 Приложение 2. Примеры часто используемых скриптов

### 12.2.1 Общие сведения о скриптах

При настройке программного комплекса *Авто-Интеллект* с целью частичной автоматизации процессов используются пользовательские скрипты. В документе Программный комплекс *Интеллект*. Руководство программиста дано описание объектов и методов программирования, необходимых для разработки скриптов в программном комплексе *Интеллект*.

Как правило, скрипты пишут под задачи конкретной системы видеонаблюдения.

### 12.2.2 Скрипты, используемые в ПК Авто-Интеллект

В ПК *Авто-Интеллект* часто используются следующие скрипты.

№п/п	Назначение скрипта	Скрипт
1	Запуск программного модуля <b>Авто-УРАГАН</b>	<pre>if(Event.SourceType == "MACRO" &amp;&amp; Event.SourceId == "1" &amp;&amp; Event.Action == "RUN"){ DoReactStr("ULPR","1","START",""); }</pre>

№п/п	Назначение скрипта	Скрипт
2	Завершение работы программного модуля <b>Авто-УРАГАН</b>	<pre> if(Event.SourceType == "MACRO" &amp;&amp; Event.Sourceld == "1" &amp;&amp; Event.Action == "RUN"){ DoReactStr("ULPR", "1", "STOP", ""); } </pre>
3	Вызов окна запроса оператора по результатам найденного во внешней БД распознанного номера ТС	<pre> if(Event.SourceType == "LPRDB" &amp;&amp; Event.Sourceld == "1" &amp;&amp; Event.Action == "SEARCH_RESULT") { DoReactStr("ULPR", "1", "STOP", ""); var msg=Event.Clone(); var m=msg.GetParam("comment"); var d=msg.GetParam("date"); var number=msg.GetParam("column.0.value") ; DoReactStr("DIALOG", "black_list", "RUN", " param0&lt;"+number+"&gt;,column.4.value&lt;"+ m+"&gt;,date&lt;"+d+"&gt;"); } </pre>

№п/п	Назначение скрипта	Скрипт
4	Конвертация видеоролика с записью ТС, номер которого распознан, в формат AVI	<pre> function printDate(temp) {     var dateStr = padStr(temp.getDate())     + "-" +         padStr(temp.getMonth()) + "-" +         padStr(temp.getFullYear()) + " " +         padStr(temp.getHours()) + ":" +         padStr(temp.getMinutes()) + ":" +         padStr(temp.getSeconds()); return dateStr; } function padStr(i) {     if(i &gt; 1000)     {         var temp = "" + i;         temp = temp.substr(2,2);         return temp;     }     return (i &lt; 10) ? "0" + i : "" + i; } if(Event.Action == "NUMBER_DETECTED" &amp;&amp; Event.SourceType=="ULPR" &amp;&amp; Event.SourceId=="1") {     var plate = Event.GetParam("plate");     debugger;     if(plate == "o270ca99")     //if(Event.Action == "RUN" &amp;&amp;     Event.SourceType=="MACRO" &amp;&amp;     Event.SourceId=="1")     {         DoReactStr("CAM", "1", "REC_STOP", "");         DoReactStr("CAM", "1", "REC", "delay&lt;500&gt;" ); </pre>

№п/п	Назначение скрипта	Скрипт
		<pre> var time = Event.GetParam("time"); var date = Event.GetParam("date"); var tArr = time.split(":"); var dArr = date.split("-");  var shift = new Date("20"+dArr[2],dArr[1],dArr[0],tArr[0],tA rr[1], tArr[2]);  shift.setSeconds(shift.getSeconds()+30); var time1 = printDate(shift);  var filename = date+"_"+time+".avi"; filename = filename.replace(/:/g,"_"); filename = filename.replace(/-/g,"_");  var oShell = new ActiveXObject("Shell.Application");  var commandtoRun = "C:\\Program Files (x86)\\Интеллект\\Tools\\Converter.exe";  var arguments = "\"c:\\backup\\ \"+filename+"\", \"1\", \" "+date+ "+time+"\", \" "+time1+"\"";  DebugLogString(arguments);  oShell.ShellExecute(commandtoRun,argu ments,"","open","1");  }  } </pre>
5	Поднятие шлагбаума	<pre> if(Event.SourceType == "LPRDB" &amp;&amp; Event.SourceId == "1" &amp;&amp; Event.Action == "SEARCH_RESULT")  {  DoReactStr("GRELE", "1", "ON", ""); Sleep(5000); DoReactStr("GRELE", "1", "OFF", "");  }  } </pre>

№п/п	Назначение скрипта	Скрипт
6	<p>Создание события о проезде, информация отображается в Оперативном мониторе и идет в БД:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Вызов без параметров – выдается пустой результат с неопределенным номером;</li> <li>2. Вызов с параметром plate – выдается результат с номером. Если не указаны координаты номера (plate_left, plate_top, plate_right, plate_bottom), то кадр будет взят полностью;</li> <li>3. Вызов с любыми параметрами из БД, которые отображаются в оперативном мониторе. например, plate_left, plate_top, plate_right, plate_bottom – координаты номера, confidence – достоверность, direction – направление, hazard_class – класс опасности.</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. DoReactStr("ULPR","1","CREATE_EVENT","");</li> <li>2. DoReactStr("ULPR","1","CREATE_EVENT","plate&lt;A777AA777&gt;");</li> <li>3. DoReactStr("ULPR","1","CREATE_EVENT","plate&lt;A777AA777&gt;,plate_left&lt;200&gt;,plate_top&lt;200&gt;,plate_right&lt;300&gt;,plate_bottom&lt;300&gt;,confidence&lt;15&gt;,direction&lt;2&gt;,hazard_class&lt;Очень опасно&gt;");</li> </ol>

## 12.3 Приложение 3. Процедуры для взаимодействия БД Авто-Интеллект с ПО для выписки штрафов

Программное обеспечение для выписки штрафов предназначено для анализа накопившихся нарушений, проверки и исправления распознанных номеров, формирования штрафов.

Для взаимодействия данного программного обеспечения с базой данных *Авто-Интеллекта* необходимо использовать следующие хранимые процедуры:

1. Процедура, возвращающая список тревог указанного типа за определенный период для выбранного детектора или для всех детекторов (если NULL).  
*spGetDetectionEvents*  
 @eventtype int, // тип тревоги  
 @begindate DATETIME, // время «с» (в UTC time - Гринвичское)  
 @enddate DATETIME, // время «по» (в UTC time - Гринвичское)  
 @detector uniqueidentifier = NULL // ID детектора  
 @speed\_over INT=NULL, // превышение скорости (только для типа тревог "Превышение скорости"). Если не задано, то игнорируется  
 @secondFrameExistINT=1, // отображать только события (только для типа тревог "Проезд на красный свет"), у которых присутствует вспомогательный кадр. Если 0 или NULL, то проверка на вспомогательный кадр не производится  
 Выделяют следующие типы тревог:  
 1 – превышение скорости;  
 2 – найдено во внешней БД;  
 3 – тревога инициирована оператором;  
 4 - проезд на красный свет;  
 5 - выезд на встречную полосу;  
 6 - выезд за стоп линию;



7 - остановка на пешеходном переходе;

8 - проезд на запрещающий сигнал светофора.

В результате выполнения процедуры *spGetDetectionEvents* будут возвращены поля, описанные в таблице.

Наименование	Тип	Описание
event_time	datetime	Время тревоги (в UTC time)
event_time_id	int	Тип тревоги
valid_speed	Int	Разрешенная скорость
speed	Int	Скорость
speed_over	int	Превышение скорости
car_number	nvarchar(50)	Государственный регистрационный номер транспортного средства
address	nvarchar(max)	Адрес, где расположен детектор
direction	bit	Направление движения
processing_time	datetime	Время обработки тревоги оператором
comments	ntext	Комментарии
db_name	nvarchar(50)	Имя внешней БД
db_info	ntext	Информация из внешней базы данных (XML формат)
operator	uniqueidentifier	Идентификационный номер оператора
frame	image	Кадр
event_id	uniqueidentifier	Уникальный идентификатор тревоги (GUID)
red_light_on_time	datetime	Время включения красного сигнала светофора

Наименование	Тип	Описание
red_light_on_period	int	Информация о времени, прошедшем с начала красной фазы до фиксации нарушения на снимке. Время указывается в секундах.

2. Процедура, возвращающая список тревог по скорости за определенный период для выбранного детектора или для всех детекторов (если NULL).

*spGetSpeedEvents*

@begindate DATETIME, // время «с» (в UTC time - Гринвичское)

@enddate DATETIME, // время «по» (в UTC time - Гринвичское)

@detector uniqueidentifier = NULL // ID детектора

@speed\_over INT=NULL // превышение скорости, если не задано, то игнорируется.

В результате выполнения процедуры *spGetSpeedEvents* будут возвращены поля, описанные выше в таблице.

3. Процедура, возвращающая синхронные кадры, связанные с идентификатором события или все кадры, если параметр @event\_id=NULL.

*spGetFramesSecondary*

@max\_items int, // максимальное количество выводимых кадров

@event\_id uniqueidentifier // идентификатор события. Идентификатор события можно получить при помощи процедуры *spGetDetectionEvents* или *spGetSpeedEvents*.

В результате выполнения процедуры *spGetFramesSecondary* будут возвращены поля, описанные в таблице.

Наименование	Тип	Описание
Id	uniqueidentifier	Идентификатор вторичного кадра
Frames_id	uniqueidentifier	Идентификатор первичного кадра
frame	image	Вторичный кадр
time	datetime	Время записи вторичного кадра по шкале UTC

4. Процедура, возвращающая все зарегистрированные номера за указанный период. Данные будут выводиться постранично, с указанием номера страницы (@pagenumber) и числа записей (@pagesize) для страницы.

*spGetRegisteredPlates*

@begindate datetime, // время с (по шкале UTC)

@enddate datetime, // время по (по шкале UTC)

@pagenumber int, // номер страницы для вывода

@pagesize int, // размер страницы для вывода

@totalrows int OUTPUT, // общее количество строк, удовлетворяющих запросу

В результате выполнения процедуры *spGetRegisteredPlates* будут возвращены поля, описанные в таблице.

Наименование	Тип	Описание
plate	nvarchar(50)	Номер транспортного средства
region	int	Регион номера
validity	int	Качество распознанного номера, 0-100%
time	datetime	Время записи номера по шкале UTC

5. Процедура, возвращающая все зарегистрированные номера за указанный период. Данные будут выводиться постранично, с указанием номера страницы (@pagenumber) и числа записей (@pagesize) для страницы.

*spGetRegisteredPlatesFull*

@begindate datetime, // время с (по шкале UTC)

@enddate datetime, // время по (по шкале UTC)

@pagenumber int, // номер страницы для вывода

@pagesize int, // размер страницы для вывода

@totalrows int OUTPUT, // общее количество строк, удовлетворяющих запросу

@cameralds nvarchar(max) NULL, // список идентификаторов камер в дереве ПК *Интеллект*, разделенных символом |.

В результате выполнения процедуры *spGetRegisteredPlatesFull* будут возвращены поля, описанные в таблице.

Наименование	Тип	Описание
plate	nvarchar(50)	Номер транспортного средства
region	int	Регион номера
validity	int	Качество распознанного номера, 0-100%
plate_left	int	Координаты номера
plate_top	int	Координаты номера
plate_right	int	Координаты номера
plate_bottom	int	Координаты номера
preview_frame	image	Кадр для предпросмотра
frame	image	Кадр

Наименование	Тип	Описание
plate_image	image	Изображение вырезанного номера
detector_external_id	nvarchar(max)	id распознавателя в дереве ПК <i>Интеллект</i>
detector_name	nvarchar(50)	Название распознавателя
detector_address	nvarchar(max)	Адрес распознавателя
camera_external_id	nvarchar(max)	id камеры в дереве ПК <i>Интеллект</i>
camera_name	nvarchar(50)	Название камеры
time	datetime	Время записи номера по шкале UTC

## 12.4 Приложение 4. Репликация баз данных средствами MS SQL Server

Подробные сведения по репликации баз данных средствами MS SQL Server приведены в справочной документации по данной СУБД – например, на странице [http://msdn.microsoft.com/ru-ru/library/ms151847%28v=SQL.90%29.aspx\\_](http://msdn.microsoft.com/ru-ru/library/ms151847%28v=SQL.90%29.aspx_).

В случае возникновения проблем с репликацией баз данных средствами MS SQL Server необходимо обращаться в службу технической поддержки Microsoft (см. [http://support.microsoft.com/?ln=ru\\_](http://support.microsoft.com/?ln=ru_)).

### 12.4.1 Вводные сведения

Репликация представляет собой процесс копирования данных между базами данных, находящимися на том же сервере баз данных или на других серверах, связанных посредством LAN, WAN или Internet. В репликации MS SQL Server используются следующие термины:

Термин	Определение
Издатель	Сервер (база данных), которая посылает данные на другой сервер (в базу данных)
Распространитель	Сервер, который управляет потоком данных через систему репликации. Содержит специализированную базу данных распространителя. Распространитель и издатель могут совпадать

Термин	Определение
Подписчик	Сервер (база данных), которая получает данные от другого сервера (базы данных)
Публикация	Совокупность статей, которые посылаются подписчику
Статья	Основной модуль репликации: таблица или подмножество таблицы
Подписка	Группа данных, которые получает подписчик
База данных распространителя	Системная база данных, которая хранится на распространителе и не содержит пользовательских таблиц. Используется для хранения снимков заданий и всех транзакций, ожидающих распределения подписчикам

**Примечание.**

По умолчанию вместе с MS SQL Server Express сервис репликации не устанавливается.

**Примечание.**

MS SQL Server Express не может использоваться в качестве издателя или распространителя.

В распределенной архитектуре ПК *Авто-Интеллект* целесообразно использовать репликацию с топологией «Центральный подписчик». В этом случае несколько серверов – издателей (например, установленных на постах ДПС) копируют данные на центральный сервер – подписчик.

Поскольку требуется перемещать данные между серверами баз данных, рекомендуется использовать репликацию транзакций. Данный тип репликации также предпочтителен в случае, если копируемые данные часто изменяются, размер копируемых данных достаточно велик и нет необходимости поддерживать автономные изменения реплицируемых данных относительно издателя и подписчика. Все описанные условия выполняются в распределенной архитектуре ПК *Авто-Интеллект*.

При репликации транзакций используются следующие агенты:

1. Агент моментальных снимков. Создает файлы снимков базы данных, хранит снимки на распространителе и производит запись информации о состоянии синхронизации снимков в базу данных распространителя.
2. Агент чтения журналов. Транслирует транзакции, отмеченные для репликации, из журнала транзакций, находящегося на издателе, в базу данных распространителя.
3. Агент распространителя. Транслирует обрабатываемые снимки задания из базы данных распространителя подписчикам; транслирует все транзакции, ожидающие распределения, подписчикам.

## 12.4.2 Настройка репликации

Настройка репликации баз данных осуществляется в следующем порядке:

1. Настроить издатель, создав новую публикацию.
2. Настроить подписчик, создав подписку на публикацию издателя.

## Особенности настройки репликации

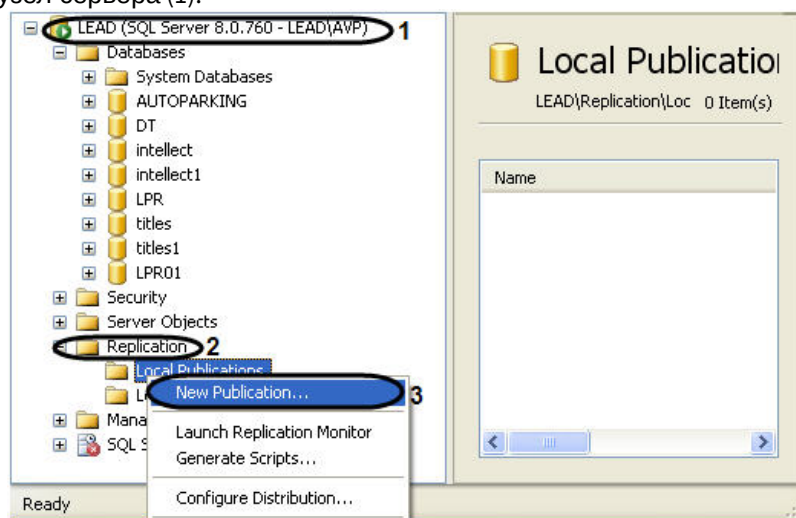
При настройке репликации следует учитывать следующие ее особенности:

1. Запуск сервисов MSSQLServer и SQLServerAgent должен производиться с учетной записью домена Windows, поскольку учетной записи LocalSystem доступ к ресурсам сети не предоставляется.
2. Установка и конфигурирование репликации может осуществляться только пользователями с ролью sysadmin на MS SQL Server.
3. Для репликации данных сервис SQLServerAgent и служба MSSQLServer должны быть запущены.
4. Для базы данных распространителя должно быть выделено необходимое дисковое пространство.
5. Для репликации таблиц, содержащих внешние ключи, необходимо включить в публикацию все связанные таблицы.
6. Издатель должен быть определен на подписчике как удаленный сервер.

## Настройка издателя

Для настройки издателя необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Подключиться к издателю в среде Microsoft SQL Server Management Studio, после чего раскрыть узел сервера (1).



2. Раскрыть папку **Replication**, после чего щелкнуть правой кнопкой мыши по папке **Local Publications** (2).
3. В открывшемся контекстном меню выбрать пункт **New Publication** (3).
4. В результате выполнения операции отобразится мастер добавления новой публикации **New Publication Wizard**.
5. Следуя инструкциям мастера **New Publication Wizard**, ввести следующую информацию о публикации:
  - 5.1 распространитель;
  - 5.2 директория, в которой будут располагаться файлы моментальных снимков базы данных;
  - 5.3 база данных, которую требуется реплицировать;

**Примечание.**

При настройке репликации баз данных распознавателей номеров следует выбрать базу данных LPREX.

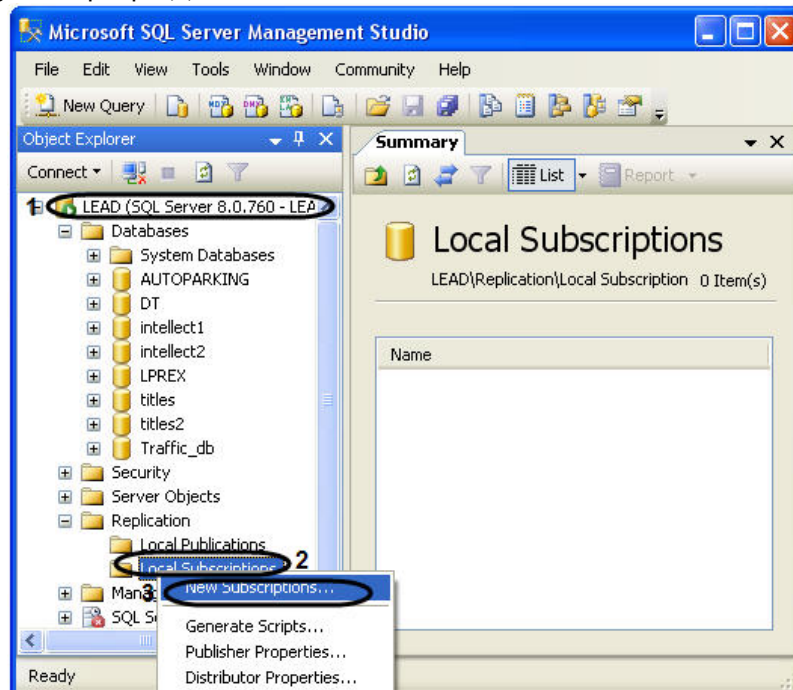
- 5.4 тип создаваемой публикации (рекомендуется выбрать публикацию транзакций или публикацию транзакций с обновляемыми подписками);
- 5.5 данные и объекты базы данных (статьи) для включения в публикацию;
- 5.6 статические фильтры строк и столбцов;
- 5.7 расписание агента моментальных снимков;
- 5.8 учетные записи, под которыми должны быть запущены используемые агенты репликации (см. раздел Вводные сведения);
- 5.9 имя и описание публикации.

Настройка издателя завершена.

## Настройка подписчика

Для настройки подписчика необходимо выполнить следующую последовательность действий:

1. Подключиться к издателю в среде Microsoft SQL Server Management Studio, после чего раскрыть узел сервера (1).



2. Раскрыть папку **Replication**, после чего щелкнуть правой кнопкой мыши по папке **Local Subscriptions** (2).
3. В открывшемся контекстном меню выбрать пункт **New Subscriptions** (3).
4. В результате выполнения операции отобразится мастер добавления новой подписки **New Subscription Wizard**.
5. Следуя инструкциям мастера **New Subscription Wizard**, ввести следующую информацию о подписке:
  - 5.1 имя публикации, на которую производится подписка;
  - 5.2 имя подписчика и базы данных подписки;
  - 5.3 запускается ли агент распространителя на распространителе или подписчике;
  - 5.4 работает ли агент распространителя постоянно, по расписанию или только по запросу;
  - 5.5 есть ли необходимость создания агентом моментальных снимков исходного моментального

снимка для подписки, а также необходимость применения агентом распространителя этого моментального снимка на подписчике;

5.6 учетные записи, с которыми будет запускаться агент распространителя.

Настройка подписчика завершена.

### 12.4.3 Пример настройки репликации базы данных Traffic

В репликации принимают участие два вида серверов:

1. сервер, публикующий данные, т.е. на котором происходит пополнение данных и передача их в центральную базу;
2. сервер, собирающий данные со всех публикующих серверов в единый массив (центральная база).

Публикующие сервера должны работать под управлением полной версии программы «SQL Server 2008».

**Примечание.**

Программа **SQL Server Express** не допускает публикации данных.

**Примечание.**

Настройка репликации для базы данных распознавание номеров делается аналогично.

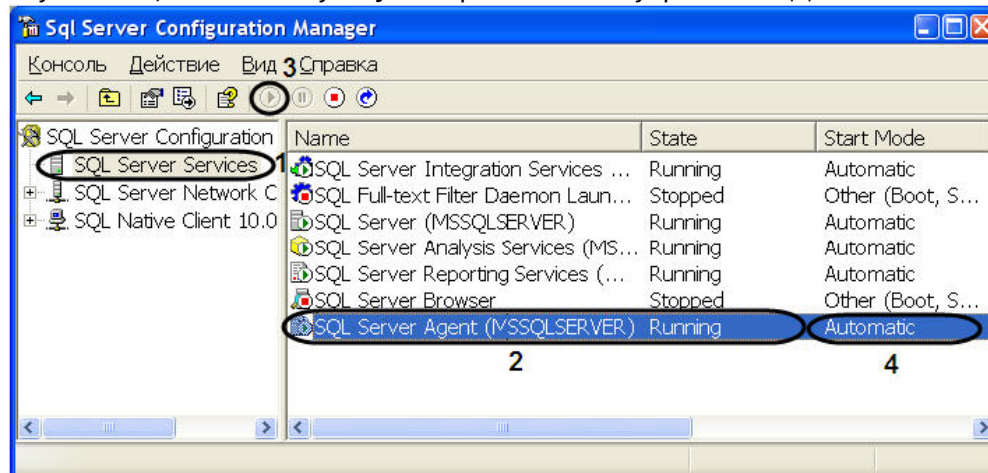
### Настройка репликации на публикующем сервере

Для настройки репликации необходимо на каждом сервере, публикующем данные, проделать следующие операции:

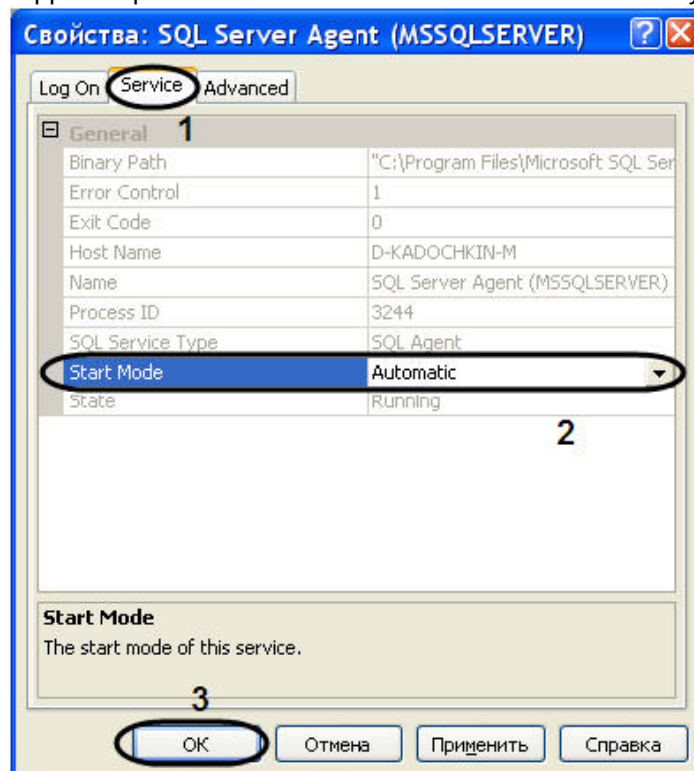
1. Запустить утилиту **Sql Server Configuration Manager** (для этого выбрать на панели задач: **Пуск** -> **Программы** -> **Microsoft SQL Server 2008** -> **Configuration Tools** -> **SQL Server Configuration Manager**).
2. В результате выполнения данной операции откроется окно утилиты **Sql Server Configuration Manager**.
3. В левой части окна утилиты **Sql Server Configuration Manager** выбрать значение **SQL Server Services** (1).
4. В результате в правой части окна отобразятся службы SQL Server. Необходимо проверить запущена ли служба для использования автоматизации административных операций **Sql Server Agent (MSSQLSERVER)**:
  - 4.1 В том случае если служба **Sql Server Agent (MSSQLSERVER)** запущена в столбце **State** будет стоять значение **Running** (2).
  - 4.2 В том случае если служба **Sql Server Agent (MSSQLSERVER)** не запущена, необходимо



запустить ее, нажав кнопку **Play** на верхней панели управления (3).

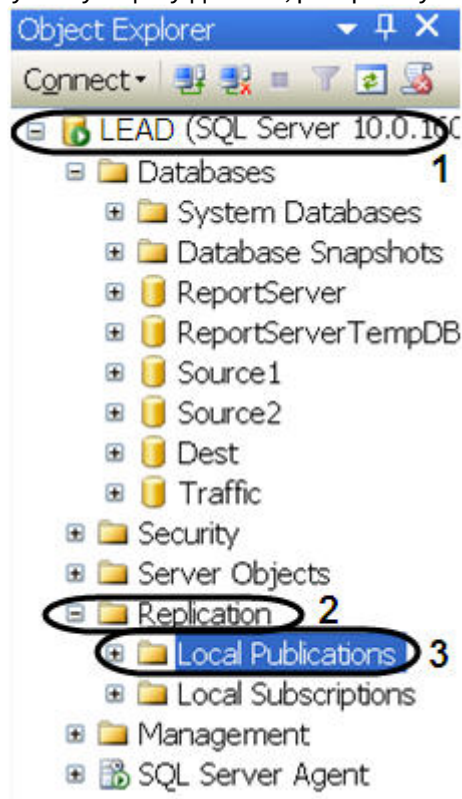


5. Служба **Sql Server Agent (MSSQLSERVER)** может быть сконфигурирована для автоматического запуска при запуске сервера или может запускаться вручную. Для установки параметра автоматического запуска необходимо выполнить следующие действия:
  - 5.1 Щелкнуть правой кнопкой мыши по службе **Sql Server Agent (MSSQLSERVER)**.
  - 5.2 В открывшемся контекстном меню выбрать пункт **Свойства**.
  - 5.3 В результате проделанных операций откроется окно **Свойства: Sql Server Agent (MSSQLSERVER)**.
  - 5.4 Перейти на вкладку **Service** (1).
  - 5.5 Из раскрывающегося списка параметра **Start Mode** выбрать значение **Automatic** (2).
  - 5.6 Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **OK** (3).

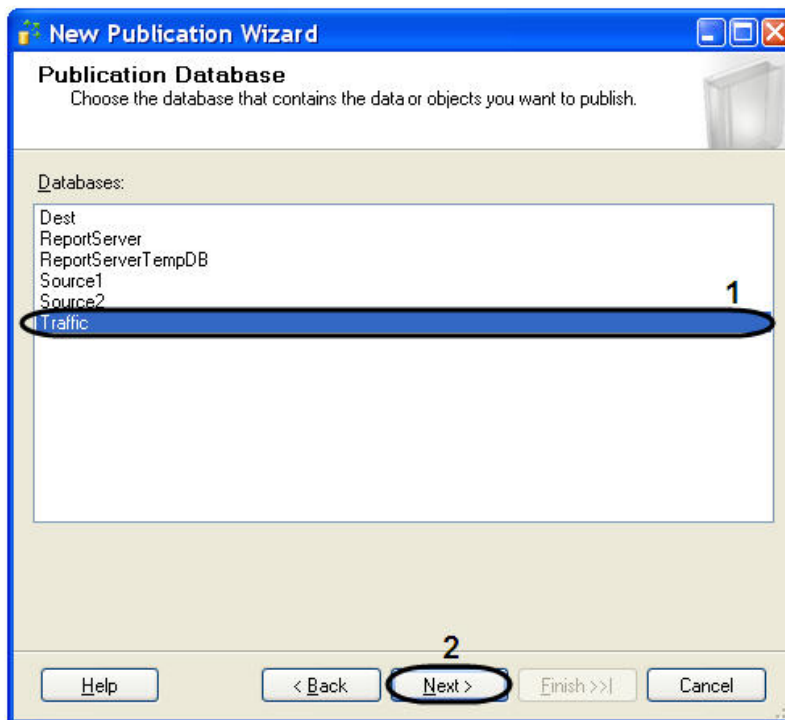


- 5.7 В результате проделанных операций параметру **Start Mode** было присвоено значение **Automatic** (4).

6. Запустить утилиту **Microsoft Sql Server Management Studio** и, присоединившись к серверу, публикующему данные, раскрыть узел сервера (1).

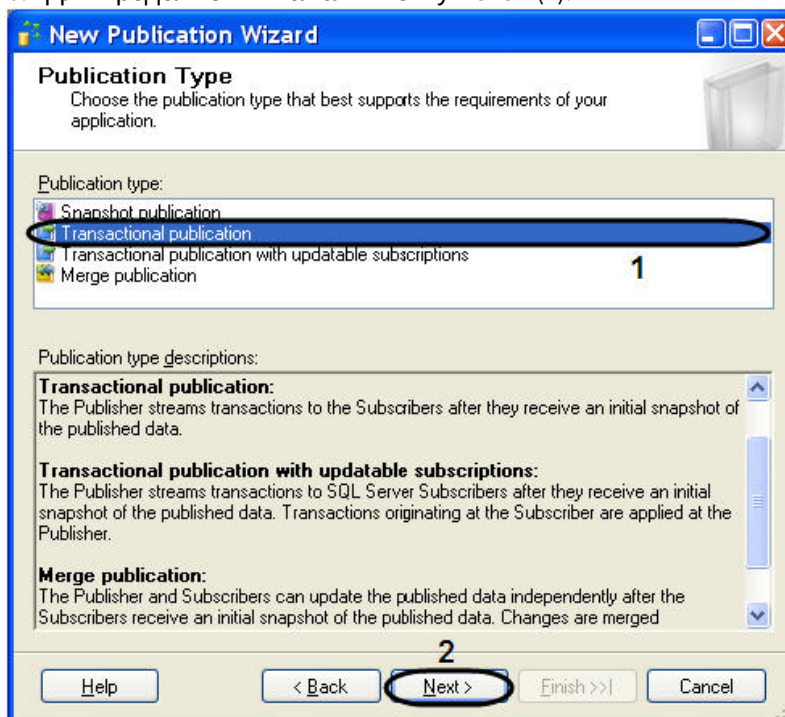


7. Раскрыть папку **Replication** (2), после чего щелкнуть правой кнопкой мыши по папке **Local Publication** (3).
8. В открывшемся контекстном меню выбрать пункт **New Publication**.
9. В результате выполнения операции отобразится мастер добавления новой публикации **New Publication Wizard**.
10. Следуя инструкциям мастера **New Publication Wizard**, ввести следующую информацию о публикации:
  - 10.1 Выбрать значение базы данных распространителя из списка **Databases** (1).
  - 10.2 Для продолжения нажать кнопку **Next >** (2).



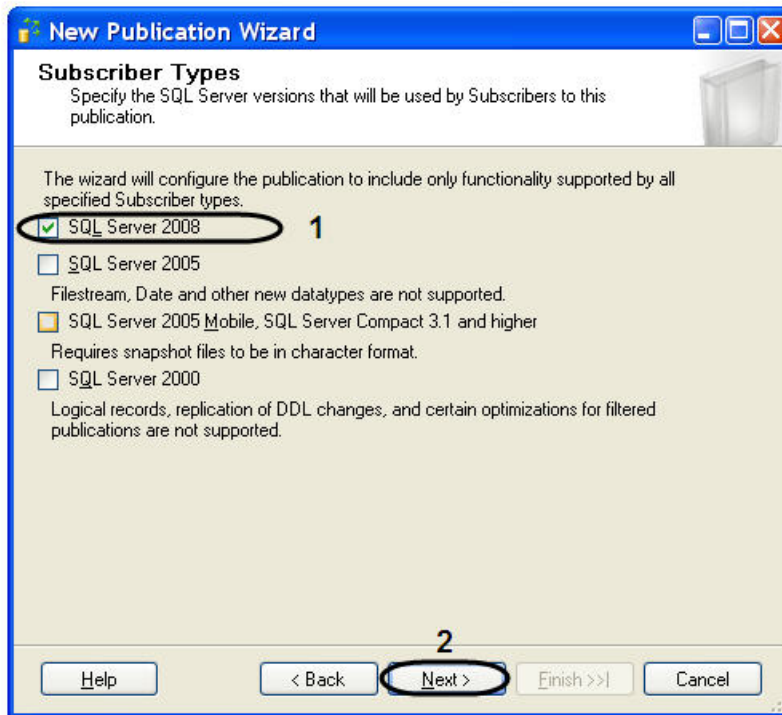
10.3 Выбрать значение типа создаваемой публикации из списка **Publication Type - Transactional publication** (1).

10.4 Для продолжения нажать кнопку **Next >** (2).

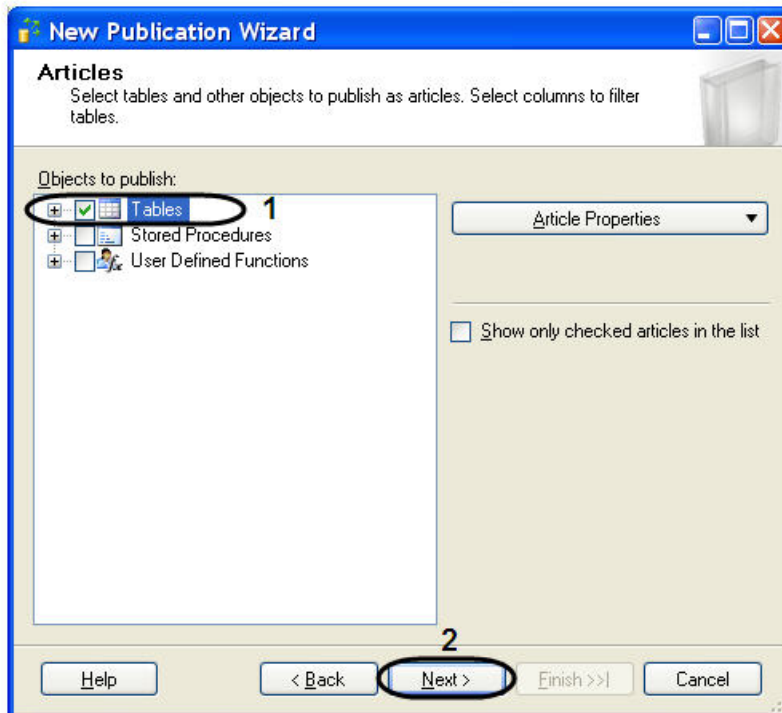


10.5 Указать тип подписчика, установив флажок **Sql Server 2008** (1).

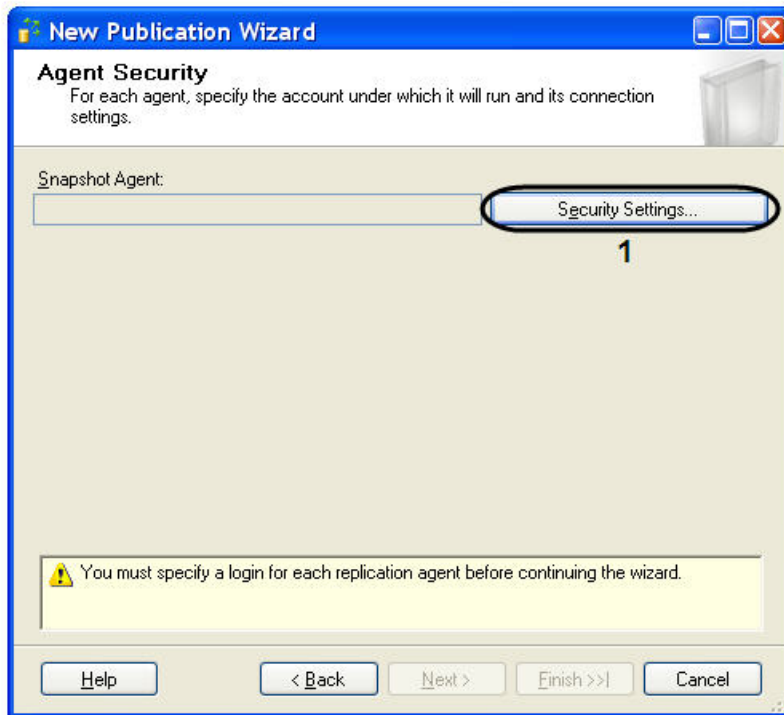
10.6 Для продолжения нажать кнопку **Next >** (2).



- 10.7 Указать объекты базы данных для включения в публикацию, установив флажок **Tables** (1).  
 10.8 Для продолжения нажать кнопку **Next >** (2).



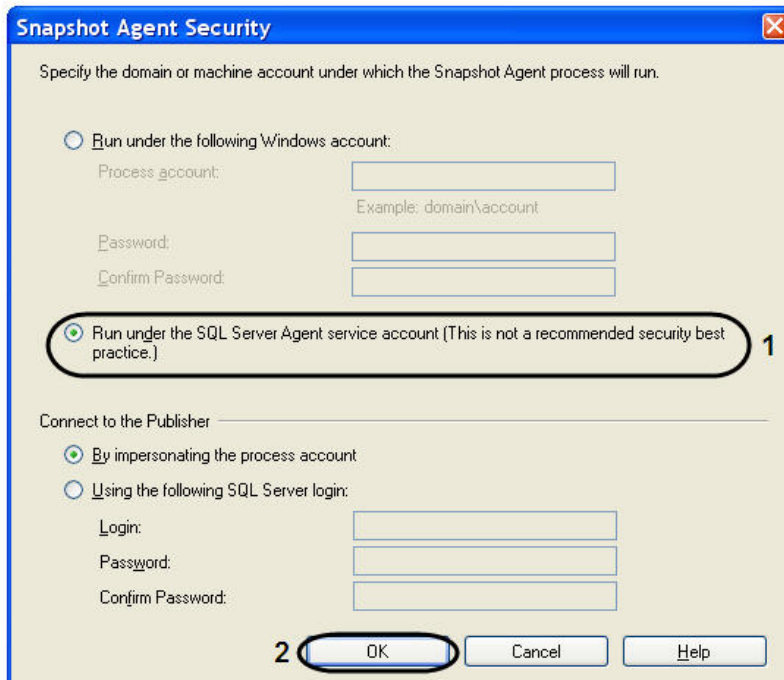
- 10.9 Следующие две вкладки оставить без изменений.  
 10.10 Перейти на вкладку агента моментальных снимков - **Agent Security** и нажать кнопку **Security settings** (1).



10.11 В результате проделанной операции откроется окно **Snapshot Agent Security**.

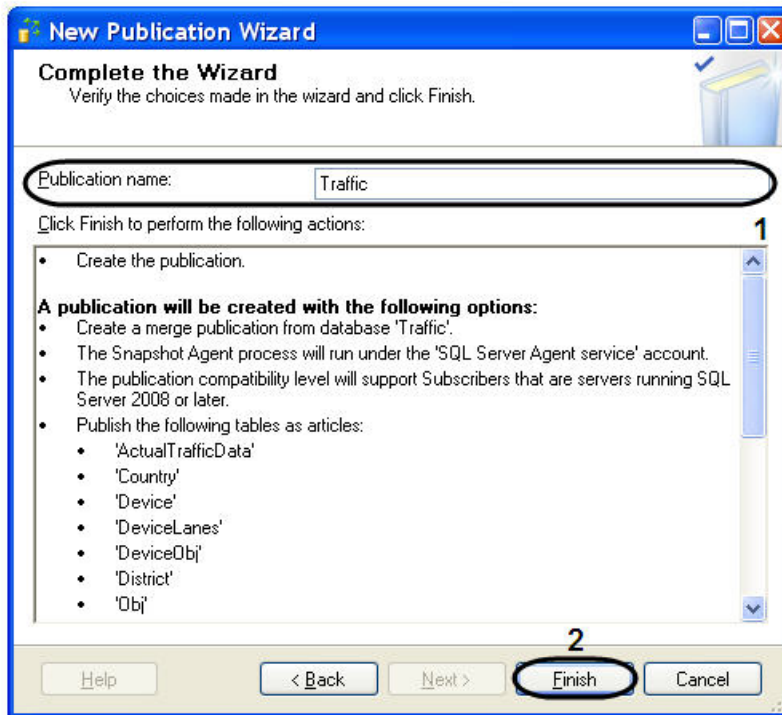
10.12 Установите переключатель в положение **Run under sql server Agent service account (This is not a recommended security best practice)** (1).

10.13 Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **OK** (2).



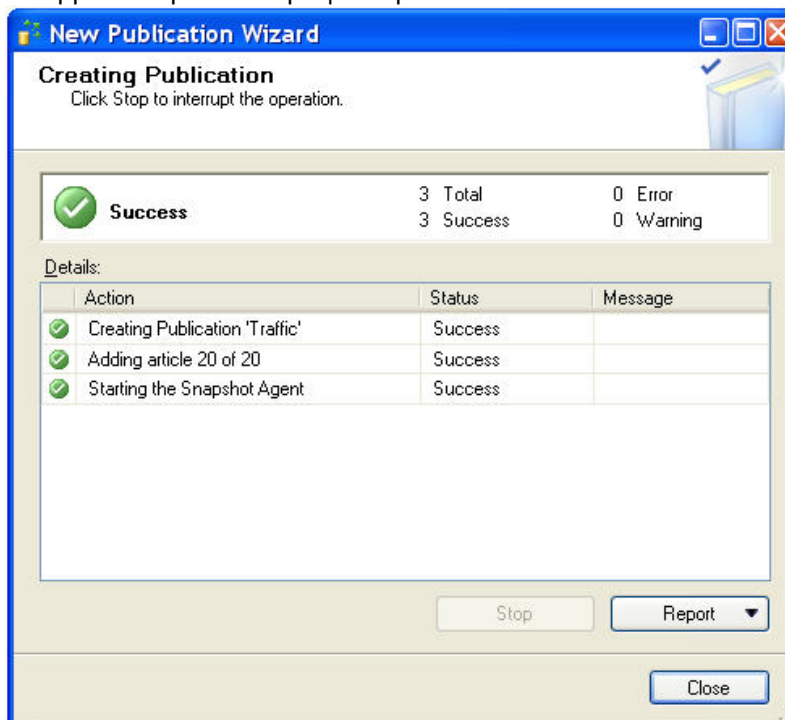
10.14 На вкладке **Complete the wizard** ввести имя публикации в поле **Publication name** (1).

10.15 Для создания новой публикации нажать кнопку **Finish** (2).



10.16 В открывшемся окне **Creating Publication** отобразится процесс выполнения задач при создании новой публикации.

10.17 Для завершения процесса работы **New Publication Wizard** нажать кнопку **Close**.

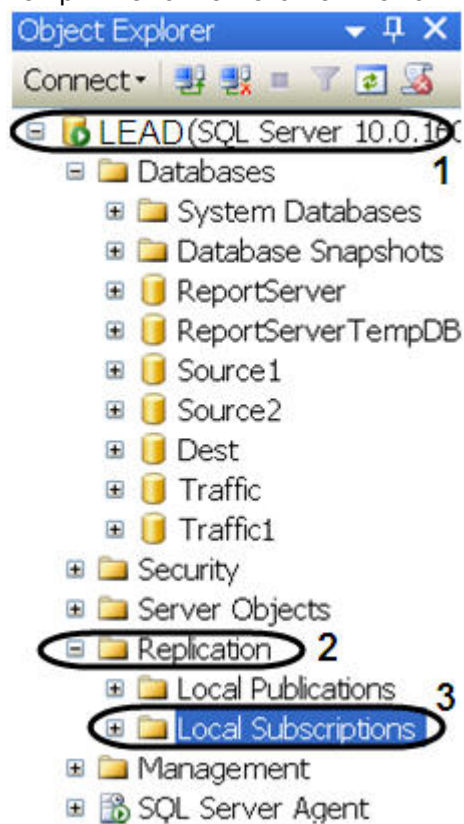


Настройка репликации на публикующем сервере завершена.

## Настройка репликации на сервере-подписчике

Для настройки репликации необходимо на сервере подписчике, собирающем данные со всех публикующих серверов, выполнить следующие действия:

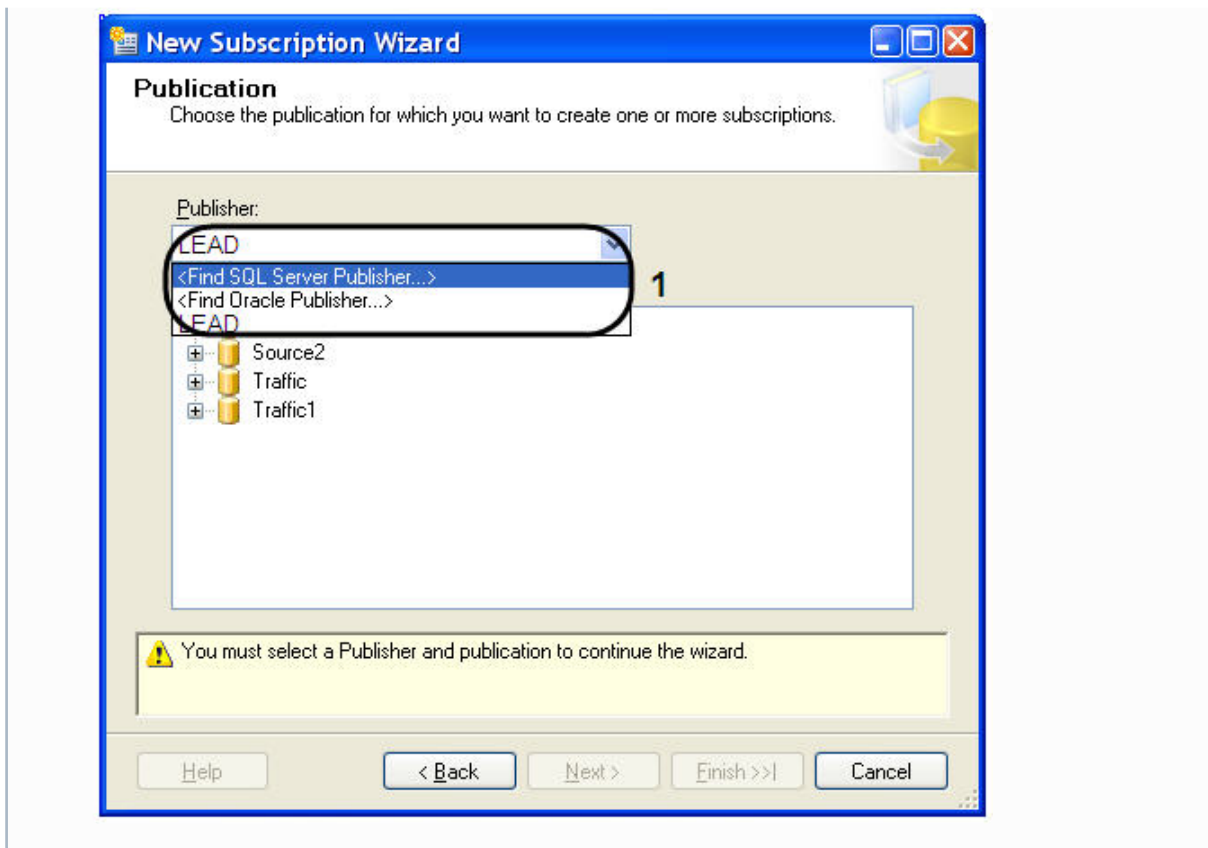
1. Запустить **Sql Server Configuration Manager** (для этого выбрать на панели задач: **Пуск** -> **Программы** -> **Microsoft SQL Server 2008** -> **Configuration Tools** -> **SQL Server Configuration Manager**).
2. Убедиться в том, что служба **SQL Server Agent** запущена и сконфигурирована для автоматического запуска (см. раздел Настройка репликации на публикующем сервере, п. 3-5).
3. Запустить утилиту **Microsoft Sql Server Management Studio** и, присоединившись к серверу подписчику, раскрыть узел сервера (1).
4. Раскрыть папку **Replication** (2), после чего щелкнуть правой кнопкой мыши по папке **Local Subscriptions** (3).
5. В открывшемся контекстном меню выбрать пункт **New Subscriptions**.



6. В результате выполнения данной операции отобразится мастер добавления новой подписки **New Subscription Wizard**.
7. Необходимо выбрать публикующий сервер из раскрывающегося списка **Publisher** (1).

**Примечание.**

В случае отсутствия в списке публикующего сервера необходимо найти его с помощью функции **Find SQL Server Publisher**.

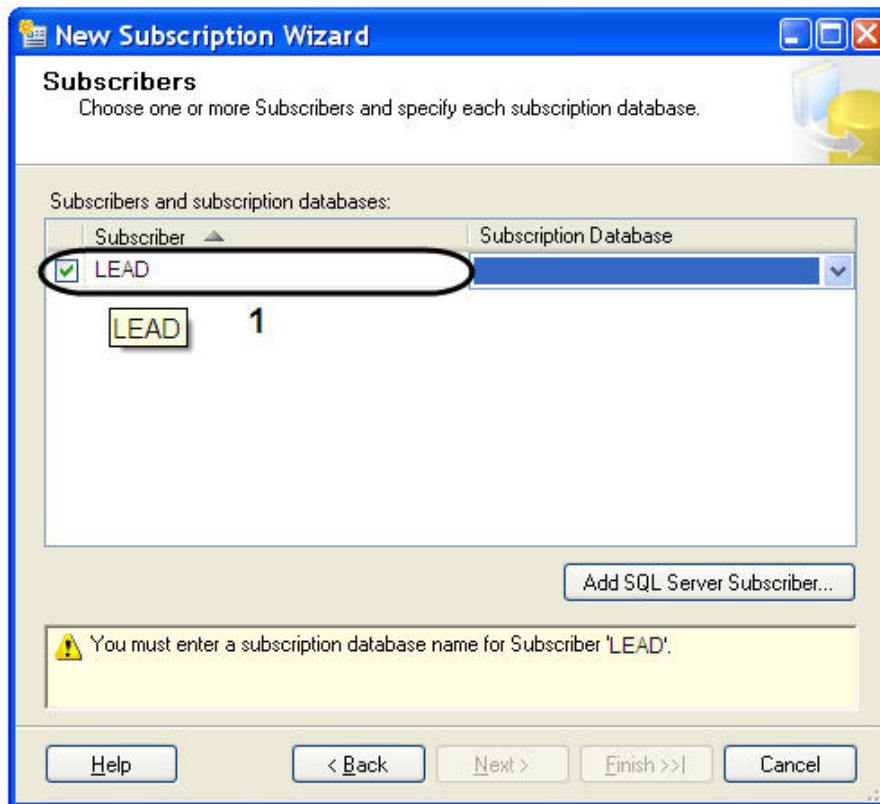


8. В дереве объектов **Databases and publication** необходимо выбрать публикацию (1).





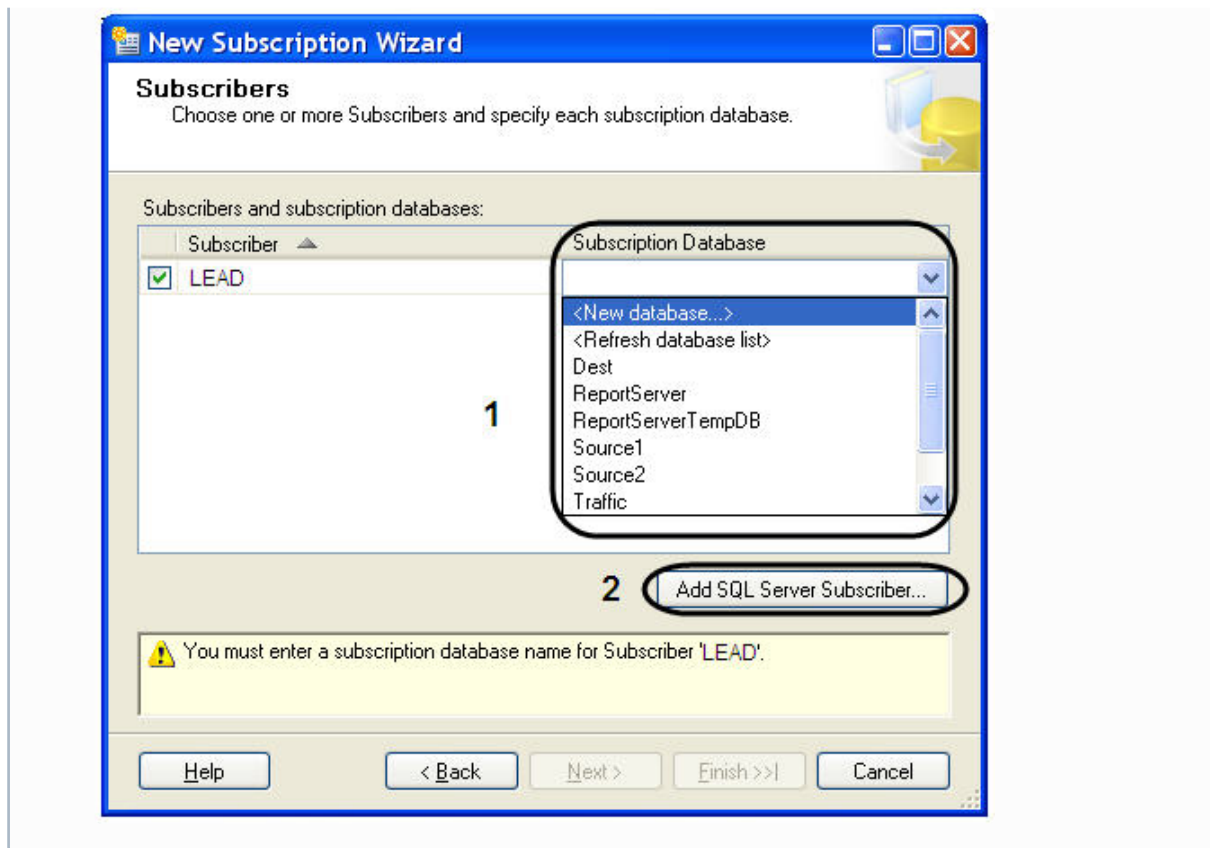
9. Для продолжения нажать кнопку **Next >** (2).
10. Оставить без изменения параметр **Merge Agent Location**.
11. В окне **Subscribers** установить флажок **Subscriber** рядом с подписчиком (1).



12. Выбрать базу данных подписчика из раскрывающегося списка **Subscription Database** (1).

**Примечание.**

В случае подключения первого публикующего сервера необходимо создать новую базу данных подписчика, нажав функцию **<New database...>**.



13. Для добавления подписчика SQL Server нажать кнопку **Add SQL Server Subscriber...** (2).
14. В результате операции откроется окно **Merge Agent Security**.
  - 14.1 Установить переключатель в положение **Run under SQL Server Agent service account (This is not recommended security best practice.)** (1).

14.2 Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **OK** (2).

**Merge Agent Security**

Specify the domain or machine account under which the Merge Agent process will run when synchronizing this subscription.

Run under the following Windows account:

Process account:

Example: domain\account

Password:

Confirm Password:

Run under the SQL Server Agent service account (This is not a recommended security best practice.) **1**

Connect to the Publisher and Distributor

By impersonating the process account

Using a SQL Server login

The connection to the server on which the agent runs must impersonate the process account. The process account must be a member of the Publication Access List.

Connect to the Subscriber

By impersonating the process account

Using the following SQL Server login:

Login:

Password:

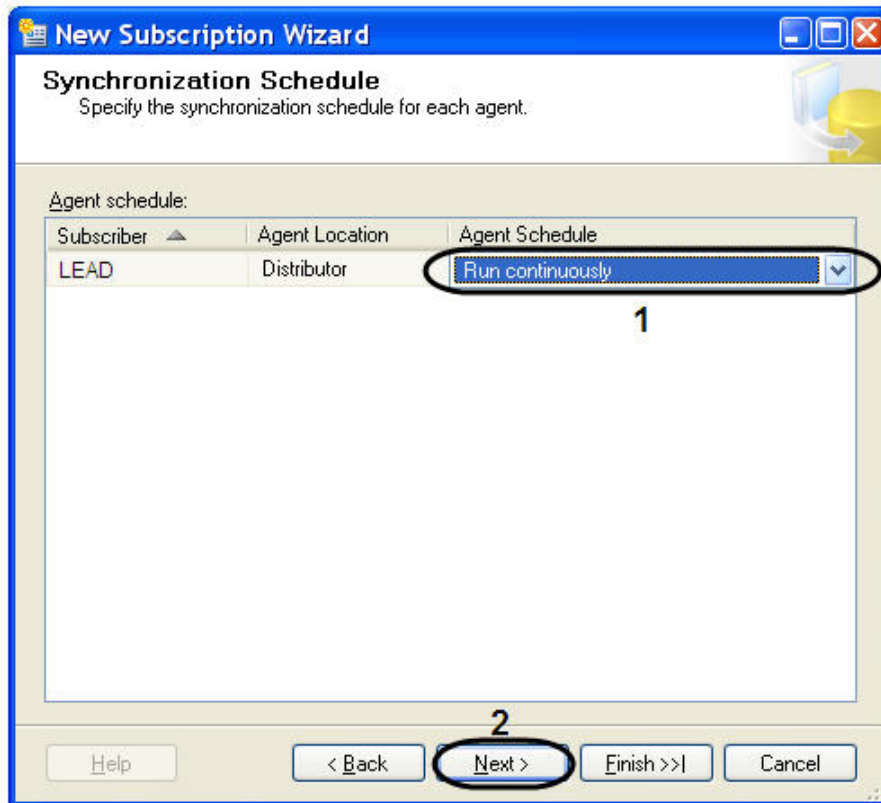
Confirm password:

The login used to connect to the Subscriber must be a database owner of the subscription database.

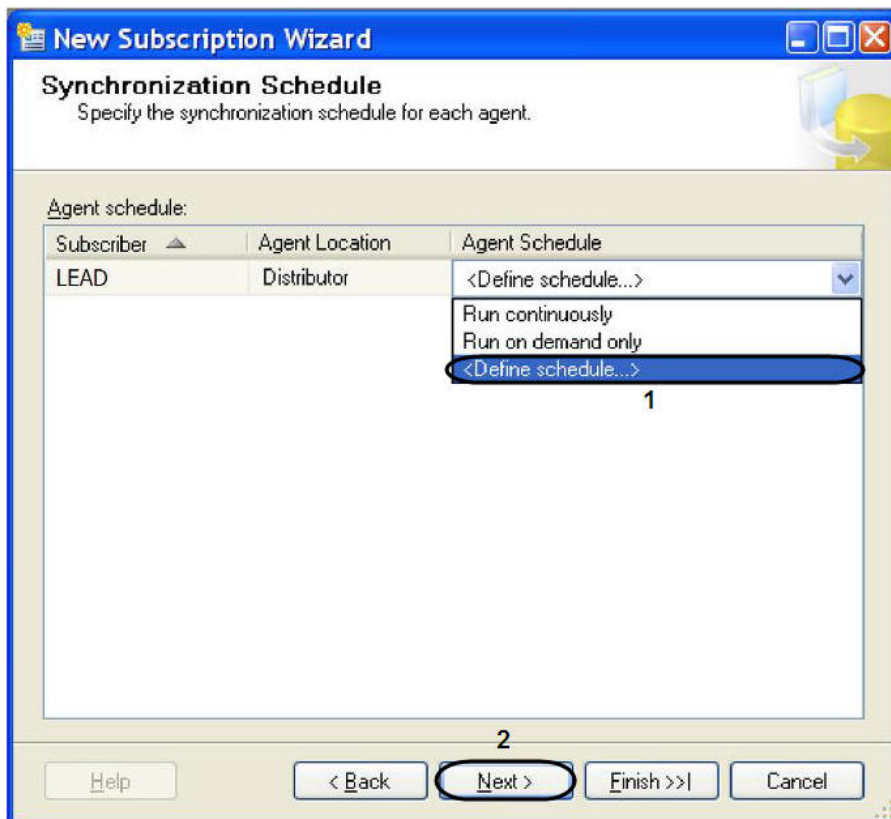
**2**

15. Для продолжения нажать кнопку **Next>**.

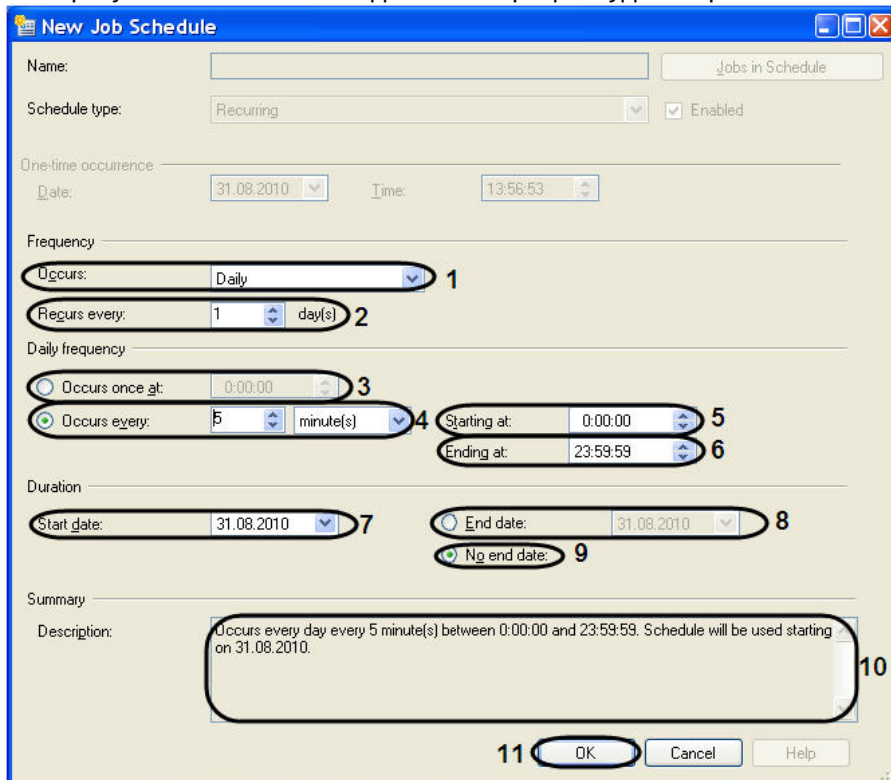
16. Для постоянной работы агента распространителя в окне **Synchronization Schedule** выбрать значение **Run continuously** из раскрывающегося списка **Agent Schedule** (1).



17. Для продолжения нажать кнопку **Next>** (2).
18. Для настройки расписания запуска агента моментальных снимков в окне **Synchronization Schedule** выбрать значение **<Define schedule...>** из раскрывающегося списка **Agent Schedule** (1).



18.1 В результате выполнения данной операции будет открыто окно **New Job Schedule**.



18.2 Выбрать значение частоты повторения расписания из раскрывающегося списка **Occurs**: (1).

18.3 Выбрать значение повторения расписания с помощью стрелок **вверх-вниз** поля **Recurs every** (2).

18.4 Установить переключатель в положение **Occurs once at** или **Occurs every** (3-4). И выбрать значение частоты ежедневных повторений с помощью стрелок **вверх-вниз**.

18.5 В том случае если переключатель установлен в положении **Occurs every**, то необходимо

выбрать время начала и окончания ежедневных повторений в полях **Starting at** (5) и **Ending at** (6).

18.6 В поле **Duration** указать дату начала **Start date:** выполнения расписания (7).

18.7 Установить переключатель в положение **End date:** (8) или **No end date:** (9), означающую дату окончания выполнения расписания.

18.8 В текстовом поле **Description** будут описаны все изменения относительно расписания (10).

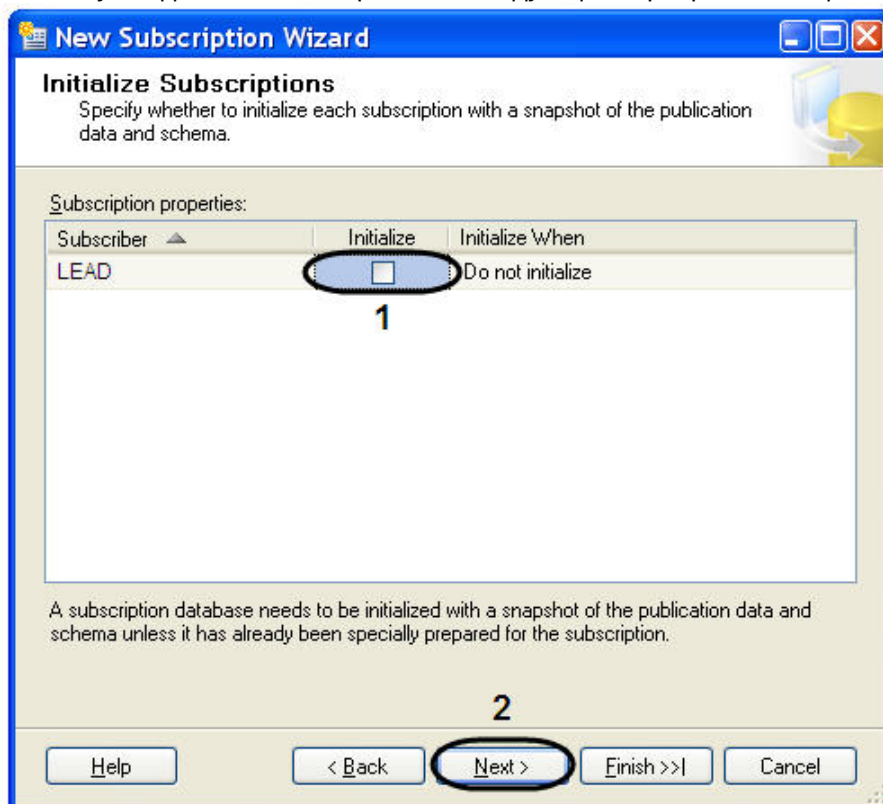
18.9 Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **OK** (11).

19. Для продолжения нажать кнопку **Next>** (2).

20. В окне **Initialize Subscription** необходимо:

20.1 В случае добавления первого публикующего сервера установить флажок **Initialize** (1).

20.2 В случае добавления второго и последующих серверов снять флажок **Initialize** (1).



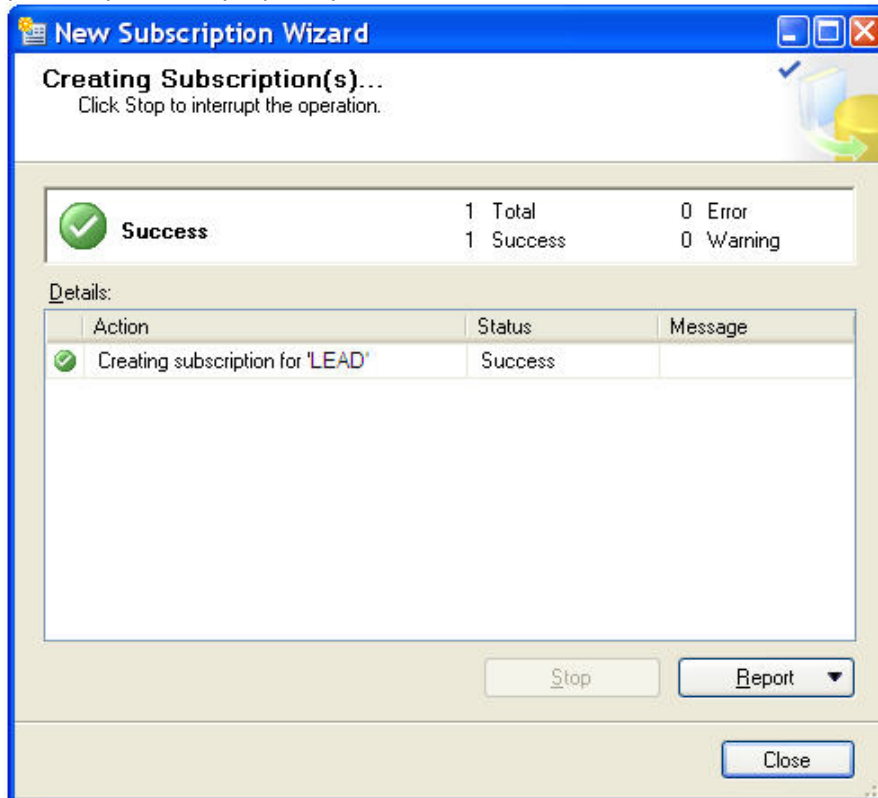
21. Для продолжения нажать кнопку **Next>** (2).

22. Установить тип подписчика **Client** из раскрывающегося списка **Subscription Type** окне **Subscription Type** (1).



23. Для завершения создания нового подписчика нажать кнопку **Finish** (2).
24. В открывшемся окне **Creating Publication** отобразится процесс выполнения задачи создания нового подписчика.

25. Для завершения процесса работы **New Subscription Wizard** нажать кнопку **Close**.

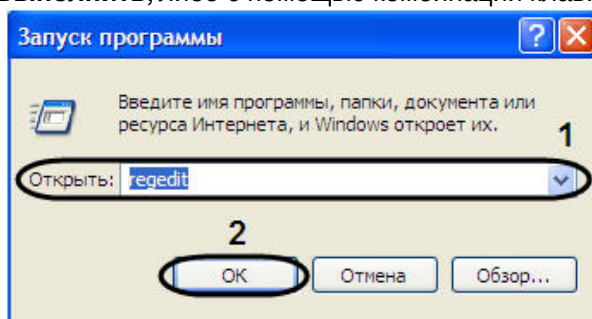


Настройка репликации на сервере подписчика, собирающего данные со всех публикующих серверов, завершена.

## 12.5 Приложение 5. Настройка внешней базы данных номеров транспортных средств формата dbf

Для настройки внешней базы данных номеров транспортных средств формата dbf необходимо выполнить следующую последовательность действий:

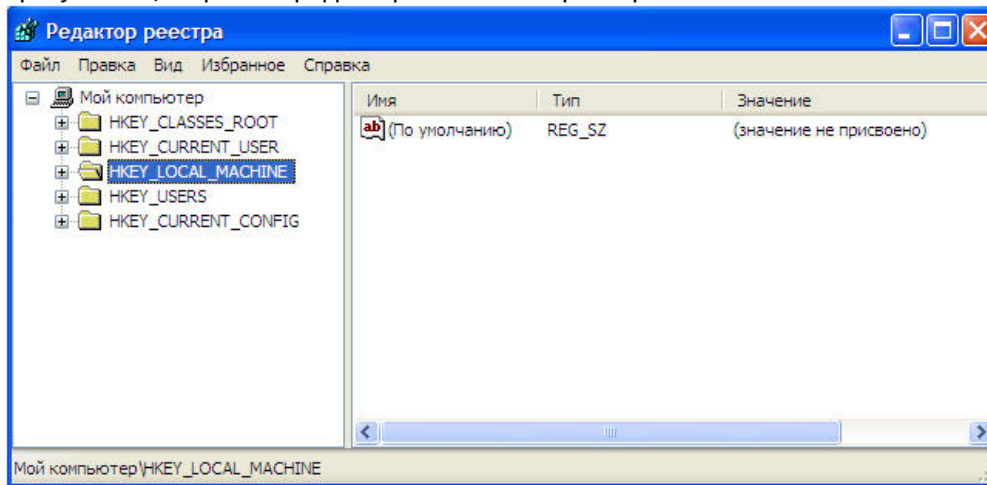
1. Вызвать диалоговое окно **Запуск программы** либо, зайдя в меню **Пуск** и выбрав пункт меню **Выполнить**, либо с помощью комбинации клавиш **WIN+R**.



2. В появившемся окне необходимо ввести **regedit**.
3. Нажать кнопку **OK**.



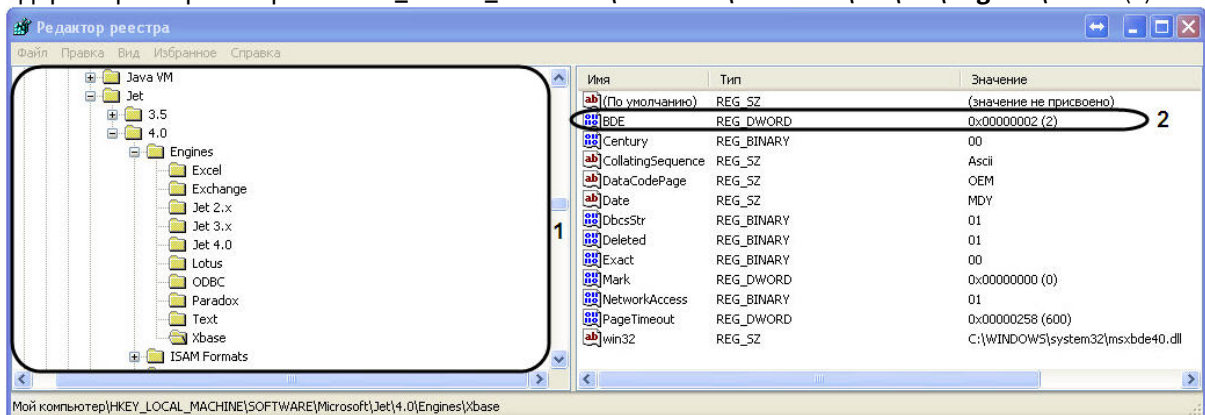
4. В результате, откроется редактор системного реестра.



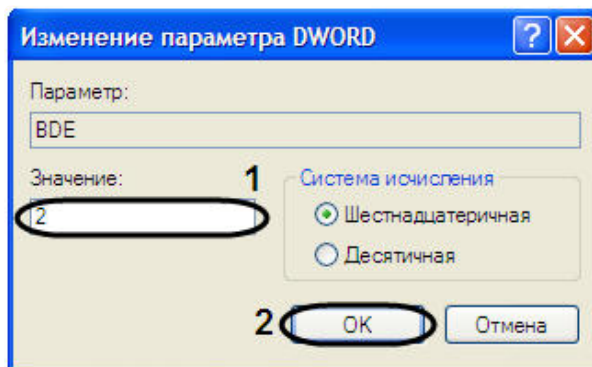
**Примечание.**

Подробное описание работы с редактором системного реестра приведено в разделе Работа с системным реестром ОС Windows документа Программный комплекс Интеллект: Руководство администратора.

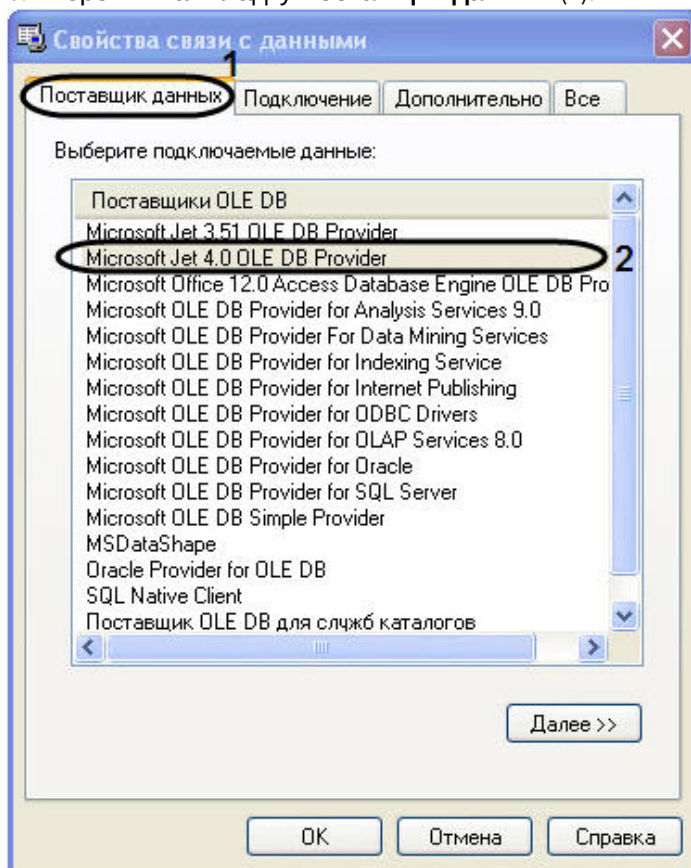
5. В дереве реестра выбрать **HKEY\_LOCAL\_MACHINE\Software\Microsoft\Jet\4.0\Engines\Xbase (1)**.



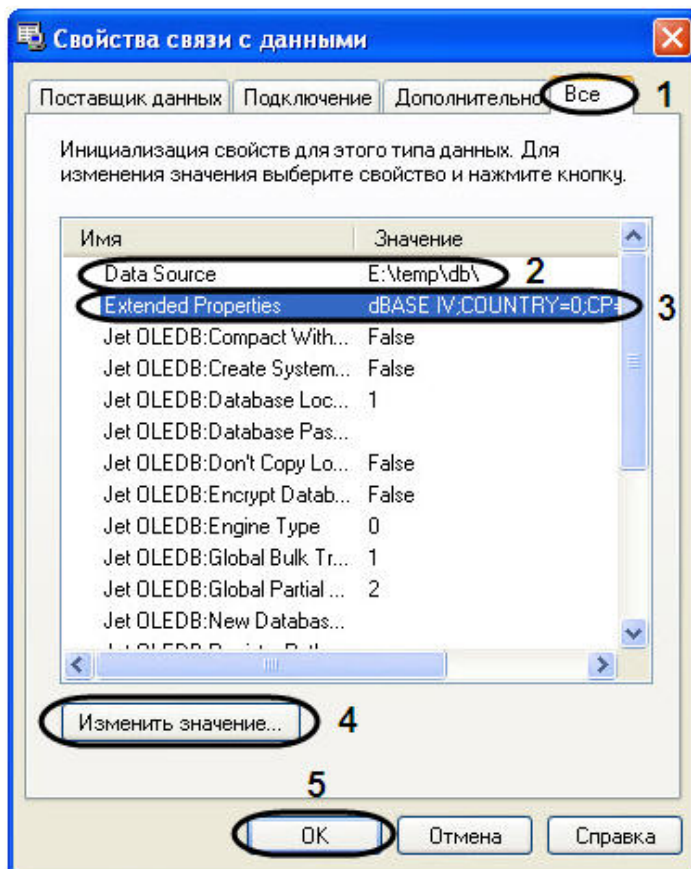
6. Выбрать пункт меню **Правка -> Создать -> Параметр DWORD**.  
 7. Дать название (имя) новому параметру DWORD. Для этого необходимо ввести название **BDE** в активированном поле, в котором по умолчанию уже введено название **Новый параметр №1**, а затем щелкнуть мышью в любом месте диалогового окна редактора реестра. Введенное название нового параметра DWORD сохранится автоматически.  
 8. Задать значение новому строковому параметру. Для этого требуется дважды щелкнуть левой клавишей мыши по названию параметра. Откроется диалоговое окно **Изменение параметра DWORD**.



- 8.1 Присвоить параметру **BDE** значение **2** (1).
- 8.2 Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **ОК** (2).
- 9. В результате проделанных операций в реестре будет создан параметр DWORD **BDE** (2).
- 10. Для настройки подключения к внешней БД необходимо в окне **Свойства связи с данными** выполнить следующую последовательность действий:
  - 10.1 Перейти на вкладку **Поставщик данных** (1).



- 10.2 Из списка **Поставщики OLE DB** необходимо выбрать пункт **Microsoft Jet 4.0 OLE DB Provider**.
- 10.3 Далее перейти на вкладку **Все** (1).
- 10.4 В значении свойства **Data Source** указать путь к файлам формата **dbf** (2).



10.5 В значение свойства **Extended Properties** указать **dBase IV;COUNTRY=0;CP=1252;LANGID=0x0409** (3).

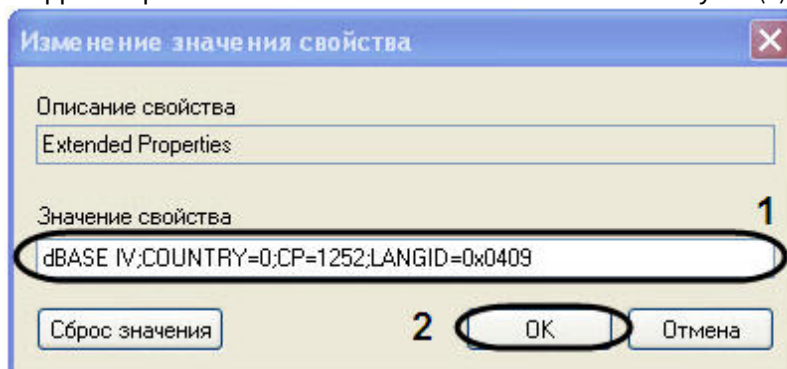
**Примечание.**

Значение **COUNTRY=0;CP=1252;LANGID=0x0409** указывается только в случае хранения в DOS-кодировке.

10.6 Для изменения значения свойства необходимо нажать кнопку **Изменить значение...** (4).

10.7 В открывшемся окне **Изменение значения свойства** внести изменения в поле **Значение свойства** (1).

10.8 Для сохранения внесенных изменений нажать кнопку **ОК** (2).



10.9 Для закрытия окна **Свойства связи с данными** нажать кнопку **ОК** (5).

В результате проделанных операций была настроена внешняя база данных номеров транспортных средств формата dbf.

## 12.6 Приложение 6. Отладочные окна


### 12.6.1 Отладочное окно ULPR server

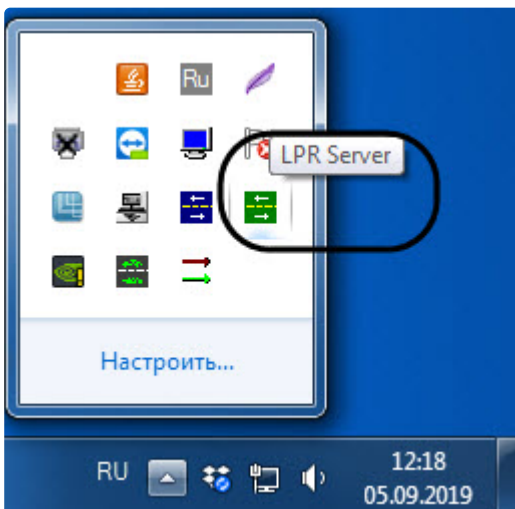
**Отладочное окно ULPR server** предназначено для контроля работы и отладки зарегистрированного в системе объекта **Канал распознавания номеров**.

#### Запуск отладочного окна ULPR server

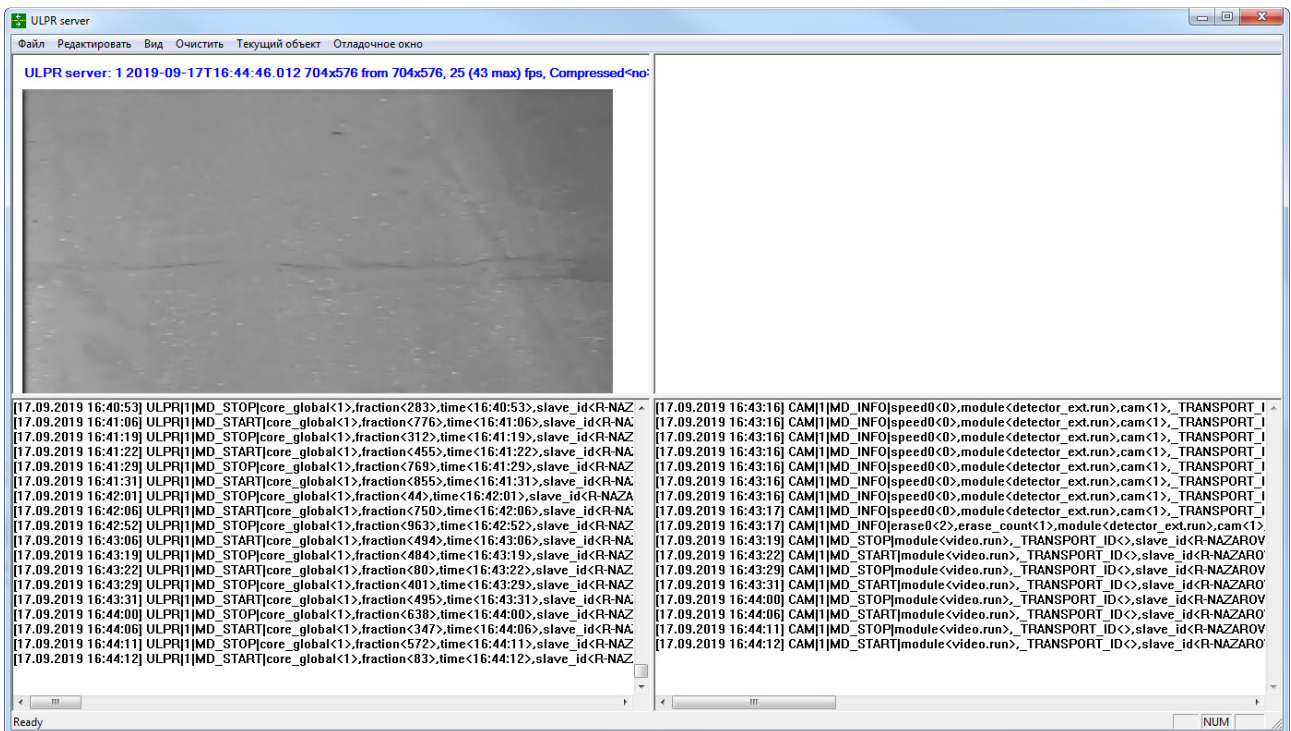
**⚠ Внимание!**

Запуск отладочного окна возможен только в том случае, если включен **Режим отладки** (подробнее см. [Включение Отладочного окна](#)).

Запуск отладочного окна ULPR server осуществляется из области уведомлений на панели задач Windows. Для запуска отладочного окна необходимо дважды щелкнуть левой кнопкой мыши по значку .

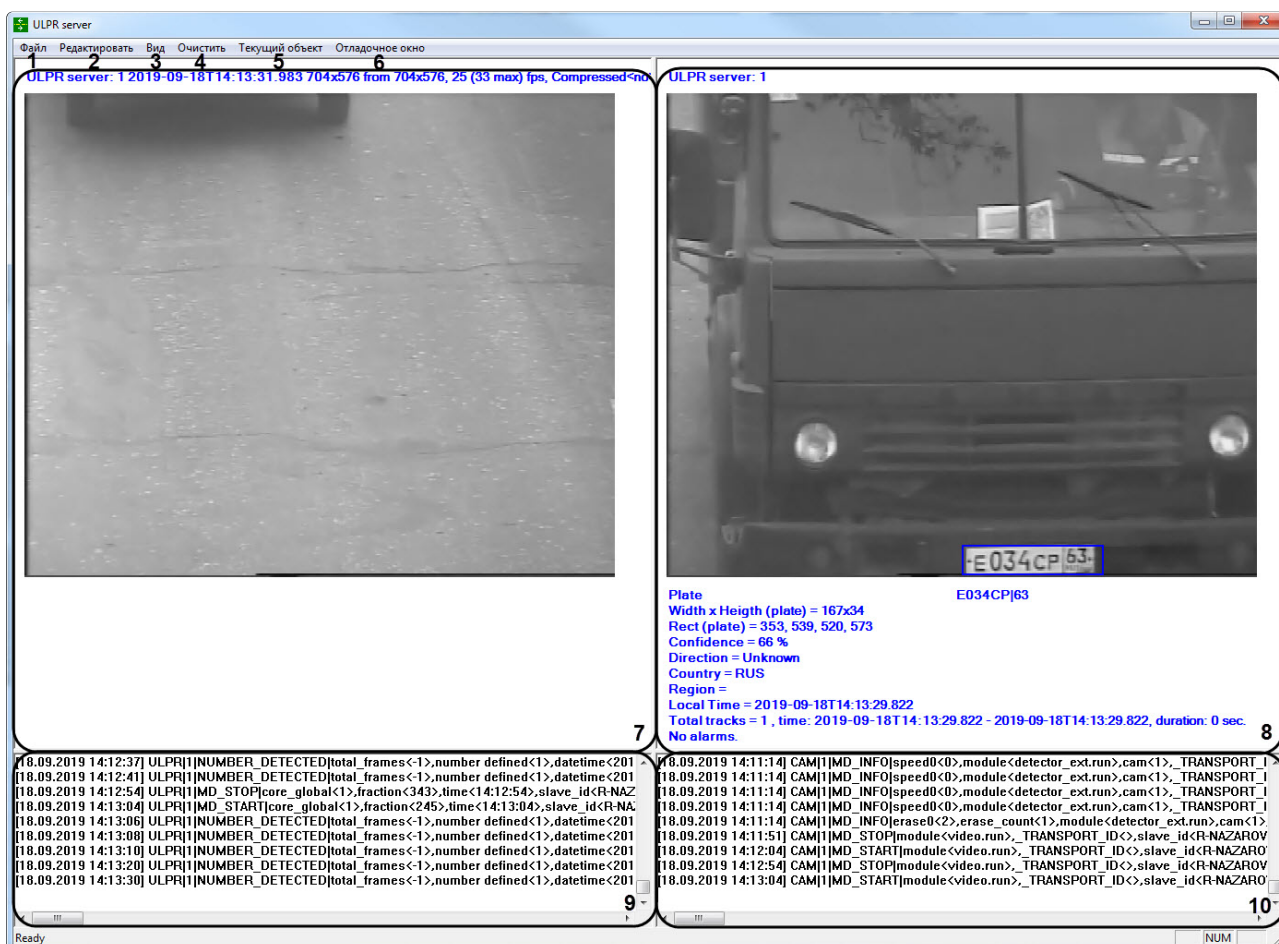


В результате будет открыто окно **ULPR server**.



## Интерфейс отладочного окна ULPR server

Отладочное окно **ULPR server** содержит интерфейсные компоненты, описанные в таблице ниже.



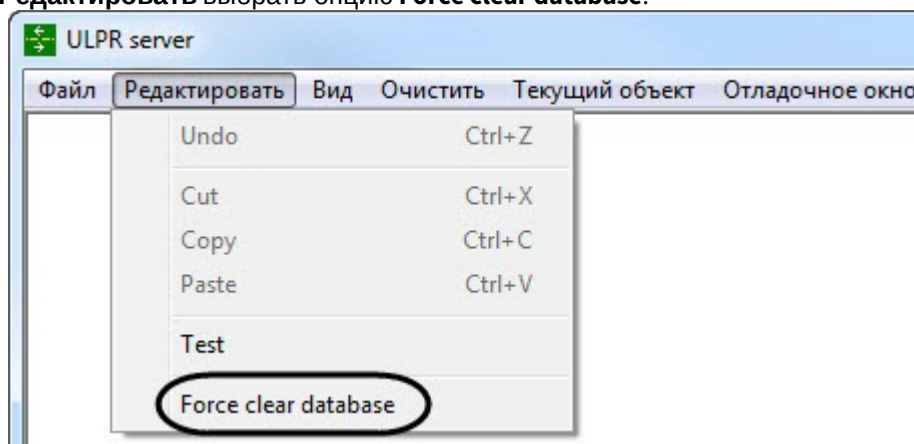
Номер	Название	Описание
1	Меню <b>Файл</b>	Доступ к кнопке <b>Редактировать Nearest Time</b> (см. <a href="#">Редактирование Nearest Time для определенного удаленного распознавателя</a> ) Доступ к кнопке <b>Выход</b>
2	Меню <b>Редактировать</b>	Доступ к операциям с текстом Доступ к кнопке <b>Force clear database</b> (см. <a href="#">Принудительная очистка базы данных номеров</a> ).
3	Меню <b>Вид</b>	Доступ к кнопке <b>Status Bar</b> , предназначенной для отображения или скрытия в нижней части окна панели статуса отладочного окна
4	Кнопка <b>Очистить</b>	Очистка всех областей

5	Меню <b>Текущий объект</b>	Доступ к выбору Канала распознавания номеров, с которым будет осуществляться работа
6	Отладочное окно	-
7	Область просмотра видеоизображения с камеры	В данной области отображается видеоизображение с камеры и данные о видеопотоке
8	Область просмотра кадра с последним последним обнаруженным ТС	В данной области отображается кадр со сведениями о последнем обнаруженном ТС
9	Область просмотра событий от Каналов распознавания номеров	В данной области отображаются события от Каналов распознавания номеров Чтобы в событие <b>NUMBER_DETECTED</b> включались кадр целиком (параметр <b>image</b> ) и обрезанная увеличенная часть с номером (параметр <b>image_plate</b> ), закодированные с помощью Base64, необходимо установить значение <b>1</b> строкового параметра ключа реестра <b>PicturesInNumberDetectedEvent</b> (см. подраздел <a href="#">Вертикальные решения</a> раздела Справочник ключей реестра ПК <i>Интеллект</i> )
10	Область просмотра событий от видеокамер	В данной области отображаются события от видеокамер

## Операции в отладочном окне ULPR server

Принудительная очистка базы данных номеров

Для принудительной очистки базы данных номеров необходимо в отладочном окне **ULPR server** в меню **Редактировать** выбрать опцию **Force clear database**.



В результате выполнения процедуры все номера, распознанные ранее, чем позволяет размер архива (см. [Настройка глубины хранения записей в базе данных](#)), будут принудительно удалены из базы данных оперативного мониторинга.

**⚠ Внимание!**

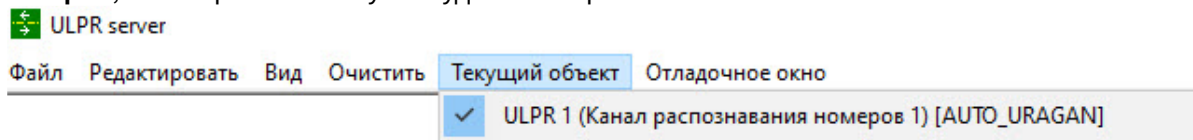
- Пример: при установленном размере архива в 1 сутки из базы будут удалены все записи, распознанные ранее, чем за сутки до момента запуска принудительной очистки.
- Использование команды **Force clear database** физически не уменьшает размер базы данных **LPREX**.

Принудительная очистка базы данных номеров при помощи отладочного окна завершена.

Редактирование Nearest Time для определенного удаленного распознавателя

Для редактирования **Nearest Time** для определенного Канала распознавания номеров, на котором используется удаленный распознаватель, необходимо:

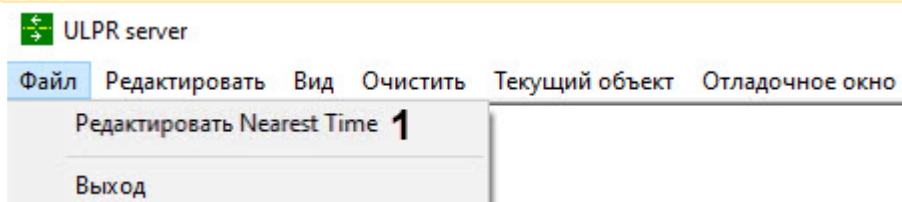
1. В отладочном окне **ULPR server** в меню **Текущий объект** выбрать объект **Канал распознавания номеров**, на котором используется удаленный распознаватель.



2. В отладочном окне **ULPR server** в меню **Файл** выбрать опцию **Редактировать Nearest Time (1)**.

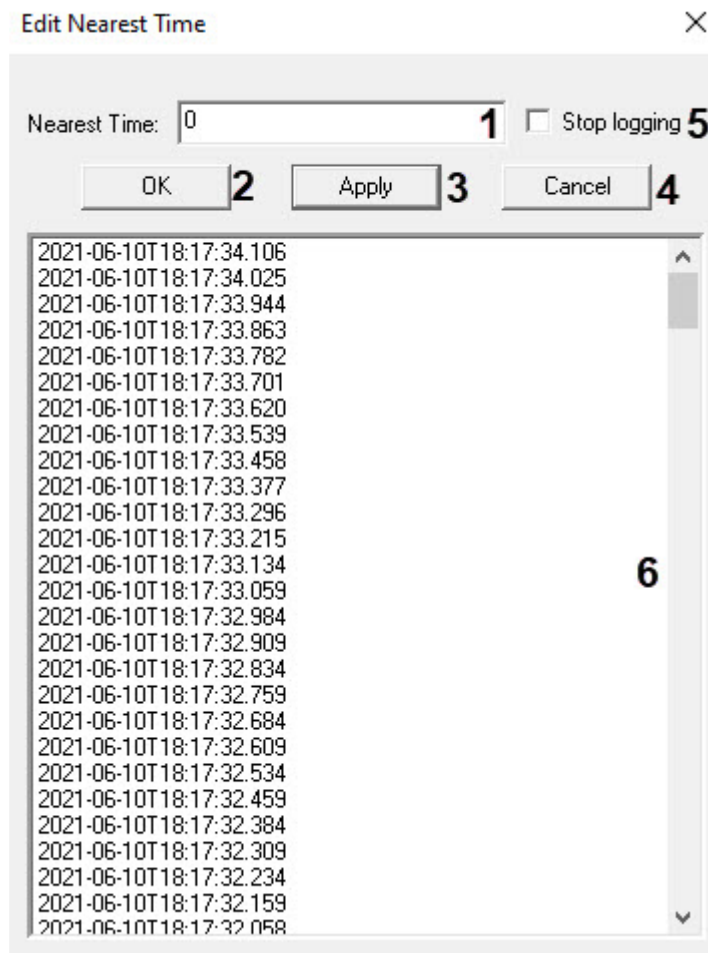
**⚠ Внимание!**

Данная опция доступна, только если на выбранном объекте **Канал распознавания номеров** используется удаленный распознаватель. Перед настройкой необходимо синхронизировать время Сервера и камеры, осуществляющей распознавание номеров.





В результате откроется окно **Edit Nearest Time**.



3. В поле **Nearest Time** (1) ввести значение разности времени в миллисекундах между моментами поступления кадра и события о распознавании номера.

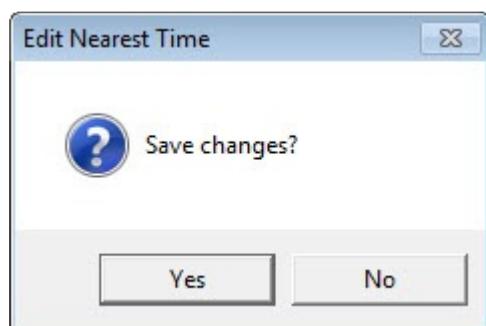
**Примечание**

Для установки оптимального значения необходимо от времени события распознавания отнять время ближайшего в списке (6) кадра и полученное время перевести в миллисекунды.

4. Нажать кнопку **OK** (2) для применения изменений и записи указанного значения в реестр Windows.

**Примечание**

- Нажать кнопку **Apply** (3) для применения изменений, но запись указанного значения в реестр Windows осуществлена не будет.
- Нажать кнопку **Cancel** (4) для отмены изменений. Если указанное значение отличается от реестрового, то отобразится диалоговое окно, в котором необходимо нажать **Да**, если необходимо применять изменения и записать указанное значение в реестр Windows, иначе **Нет**.



- Установить флажок **Stop logging** (5), если необходимо остановить логирование времени всех пришедших с камеры кадров и времени распознавания, которые отображаются в области (6).

**Примечание**

Значение разности времени в миллисекундах между моментами поступления кадра и события о распознавании номера является примерным и варьируется от события к событию при одном и том же значении **Nearest Time**.

Редактирование **Nearest Time** для определенного удаленного распознавателя завершено.


## 12.6.2 Отладочное окно UrlServer

**Отладочное окно UrlServer** предназначено для контроля работы и отладки зарегистрированного в системе модуля **Модуль определения типа ТС**.

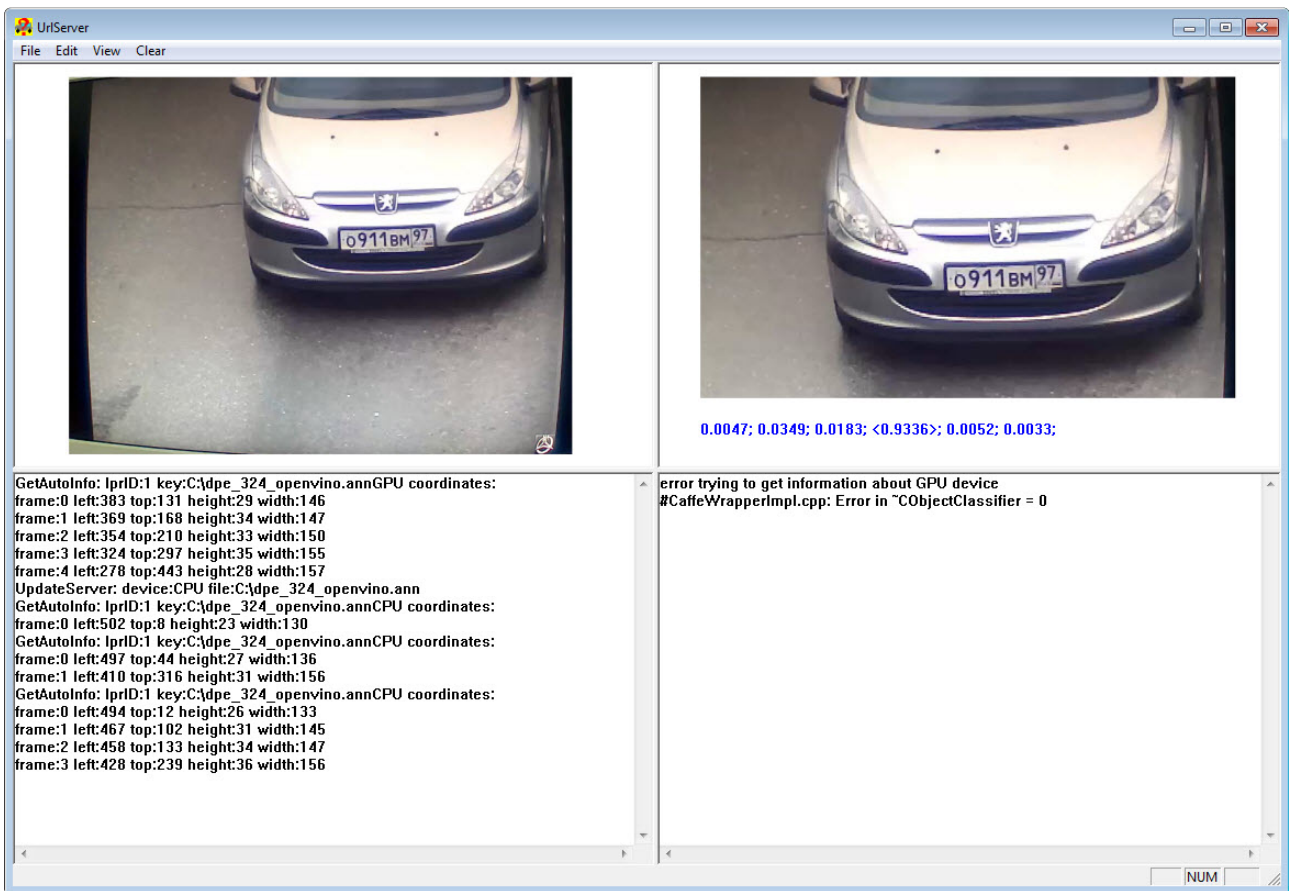
### Запуск отладочного окна UrlServer

**Внимание!**

Запуск отладочного окна возможен только в том случае, если включен **Режим отладки** (подробнее см. [Включение Отладочного окна](#)) и значение ключа реестра **UrlServerFrameBuffer** не равно **0** (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

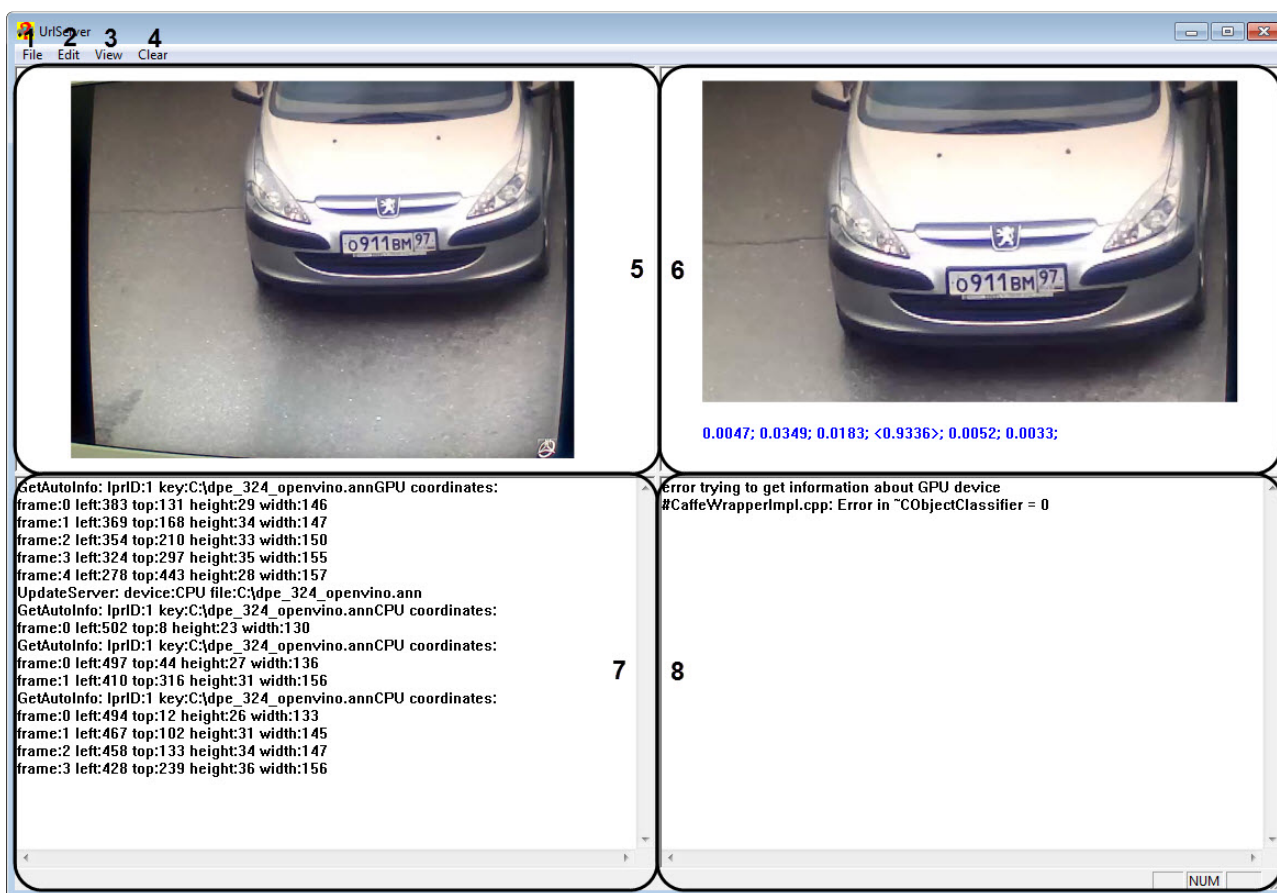
Запуск отладочного окна UrlServer осуществляется из области уведомлений на панели задач Windows. Для запуска отладочного окна необходимо дважды щелкнуть левой кнопкой мыши по значку .

В результате будет открыто окно **UrlServer**.



## Интерфейс отладочного окна UrlServer

Отладочное окно **UrlServer** содержит интерфейсные компоненты, описанные в таблице ниже.



Номер	Название	Описание
1	Меню <b>File</b>	Доступ к кнопке <b>Exit</b>
2	Меню <b>Edit</b>	Доступ к операциям с текстом
3	Меню <b>View</b>	Доступ к кнопке <b>Status Bar</b> , предназначенной для отображения или скрытия в нижней части окна панели статуса отладочного окна
4	Кнопка <b>Clear</b>	Очистка всех областей
5	Область просмотра видеоизображения с камеры	В данной области отображается видеоизображение с камеры, которое поступило в модуль UrlServer

6	Область просмотра подготовленного для распознавания кадра	В данной области отображается подготовленный для распознавания кадр и информация о результатах распознавания данного кадра
7	Область просмотра POST запросов от UrmLpr	В данной области отображаются все обработанные POST запросы от UrmLpr
8	Область просмотра событий ошибок	В данной области отображаются все ошибки, которые пишутся в лог-файл

## 12.7 Приложение 7. Описание утилит для работы с ПК Авто-Интеллект

### 12.7.1 Утилиты для модуля распознавания Авто-УРАГАН

Утилита PatCfgr.exe для конфигурации активных шаблонов модуля «Авто-УРАГАН»

Общие сведения об утилите PatCfgr.exe

Утилита PatCfgr.exe предназначена для создания, редактирования и удаления конфигураций. Под конфигурацией понимается в данном случае совокупность используемых при распознавании номеров шаблонов.

Изменение конфигураций возможно только после изменения прошивки ключа аппаратной защиты (см. раздел [Утилита RTKeyUpdate.exe для перепрошивки ключей Урагана](#)).

#### **Внимание!**

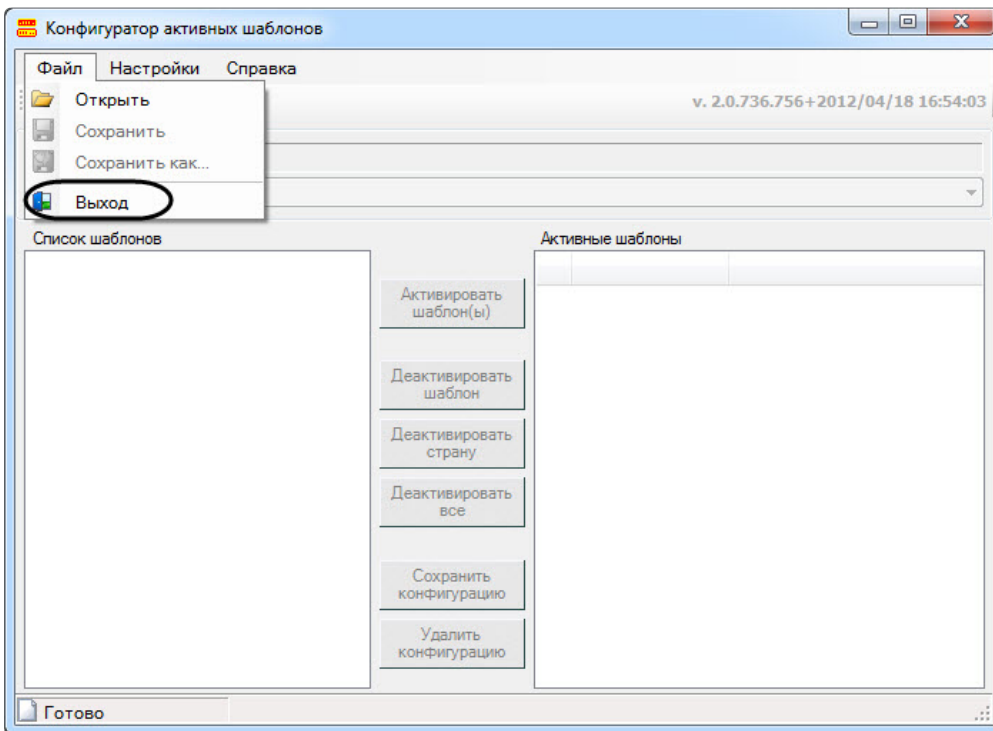
Перед началом изменения конфигурации требуется выгрузить ПК *Авто-Интеллект*.

Запуск и завершение работы утилиты PatCfgr.exe

Запуск утилиты PatCfgr.exe может быть произведен одним из следующих способов:

- Из меню **Пуск**.
  - Для конфигурирования шаблонов SDK версии 3.5 выбрать из меню **Пуск -> Интеллект -> Утилиты -> Конфигуратор активных шаблонов Ураган 3.5**.
  - Для конфигурирования шаблонов SDK версии 3.7 выбрать из меню **Пуск -> Интеллект -> Утилиты -> Конфигуратор активных шаблонов Ураган 3.7**.
- Из директории установки ПК *Авто-Интеллект*.
  - Для SDK версии 3.5: *<Директория установки ПК Интеллект>\Modules\UrmLpr\Auto\_uragan\Bin\PatCfgr.exe*
  - Для SDK версии 3.7: *<Директория установки ПК Интеллект>\Modules64\UrmLpr\Auto\_uragan\UrmSDK<версия SDK>\PatCfgr\Bin\PatCfgr.exe*

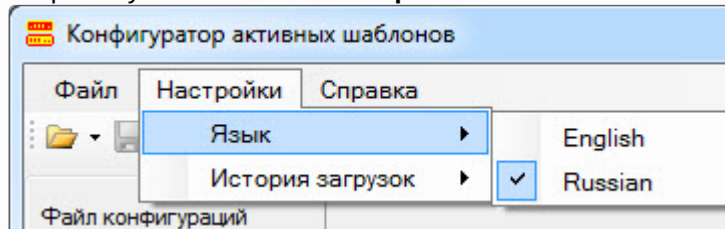
После запуска утилиты PatCfgr.exe будет открыто окно **Конфигуратор активных шаблонов**.




**Примечание.**

Для изменения языка интерфейса утилиты PatCfgr.exe необходимо выполнить следующие действия:

1. Выбрать пункт **Язык** меню **Настройки**.



2. Выбрать требуемый язык интерфейса.

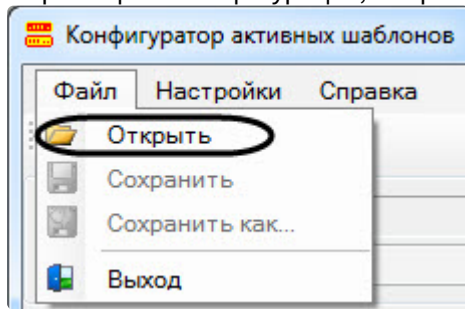
Для завершения работы утилиты PatCfgr.exe необходимо нажать на кнопку  или выбрать пункт **Выход** в меню **Файл**.

Работа с утилитой PatCfgr.exe

Открытие конфигурации

Для открытия конфигурации необходимо выполнить следующие действия:

1. Открыть файл конфигурации, выбрав пункт **Открыть** меню **Файл**.

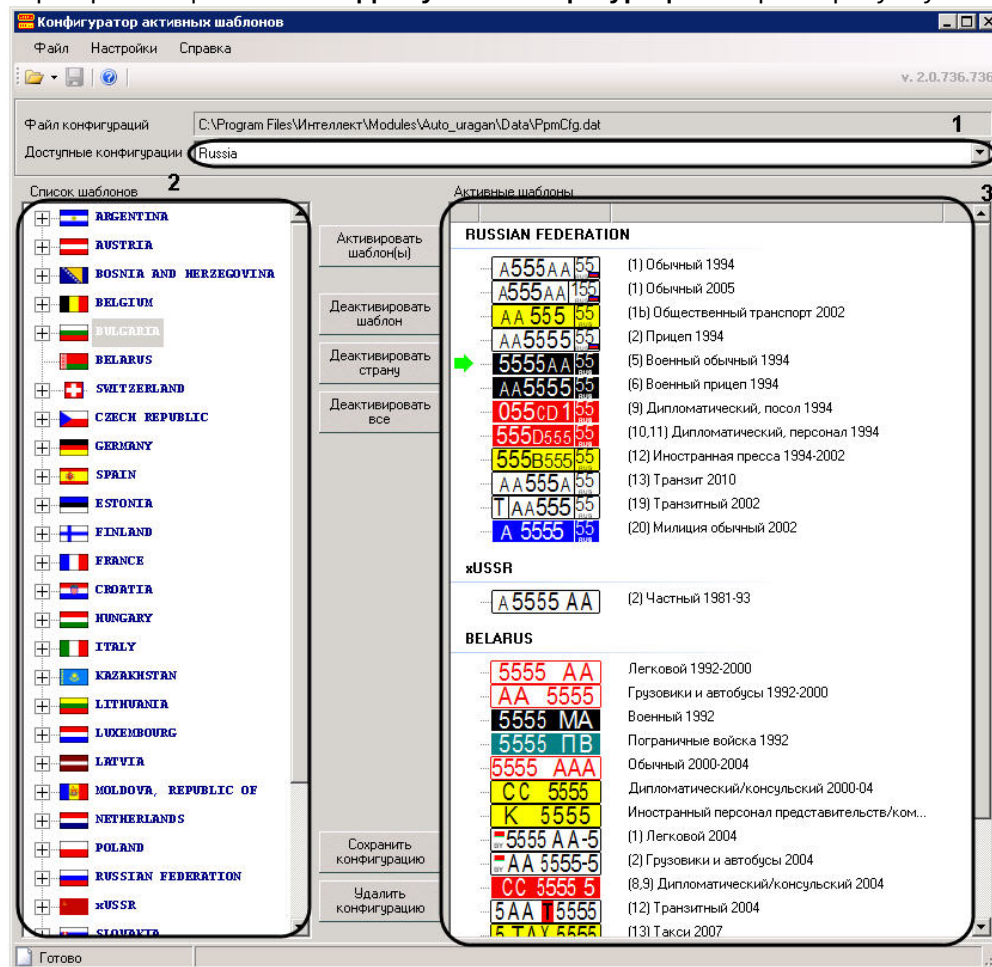


**⚠ Внимание!**

Расположение файла конфигурации PpmCfg.dat зависит от текущей версии SDK (см. [Настройка программного модуля Авто-УРАГАН](#)):

- Для SDK версии 3.5: <Директория установки ПК Интеллект>\Modules\UrmLpr\Auto\_uragan\Data\PpmCfg.dat
- Для SDK версии 3.7: <Директория установки ПК Интеллект>\Modules64\UrmLpr\Auto\_uragan\UrmSDK3.7\Data\Data\PpmCfg.dat

2. Из раскрывающегося списка **Доступные конфигурации** выбрать требуемую конфигурацию (1).



3. В поле **Список шаблонов** отобразится список доступных шаблонов (2).

4. В поле **Активные шаблоны** отобразится список шаблонов выбранной конфигурации (3).

Открытие конфигурации завершено.

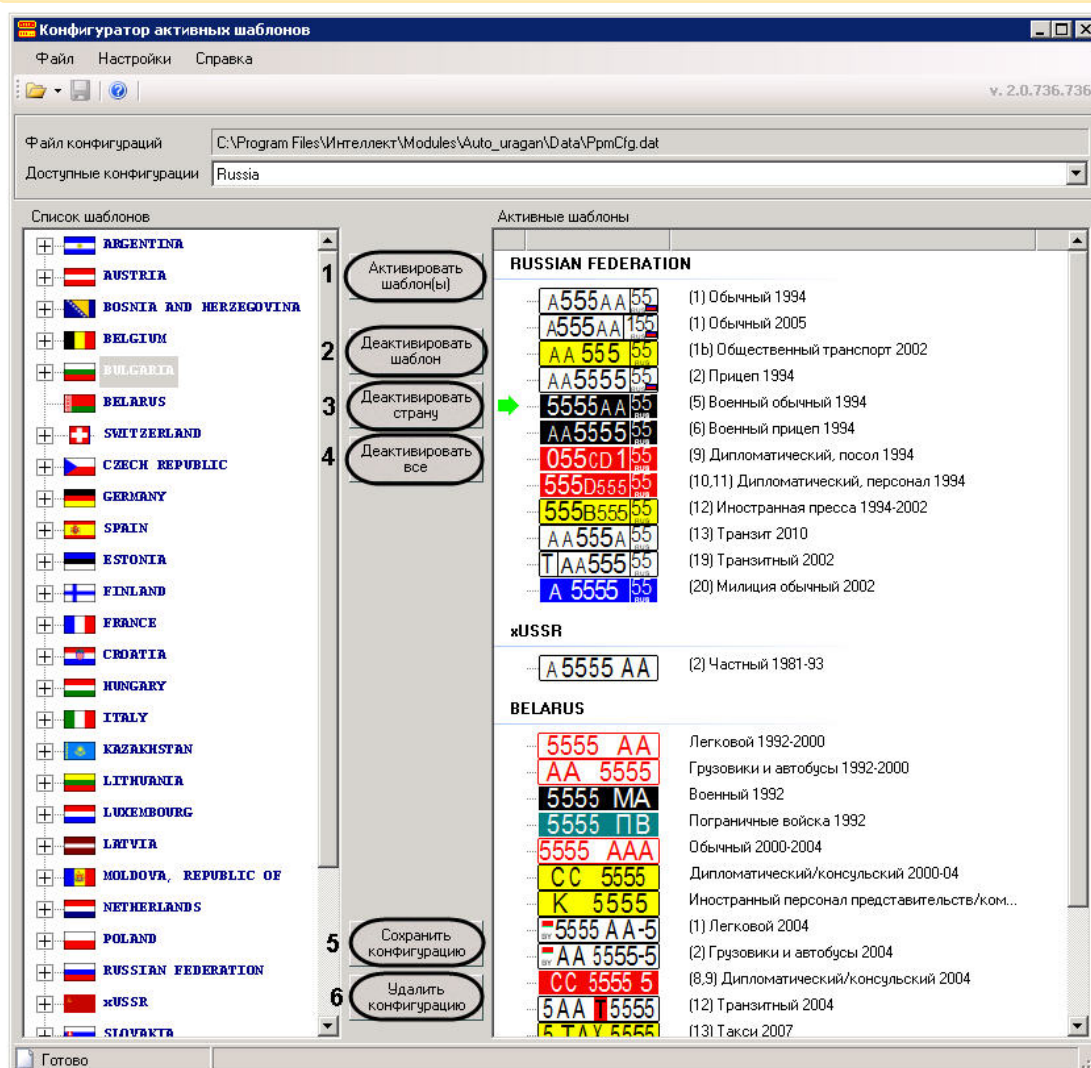
Редактирование списка шаблонов конфигурации

Редактирование списка шаблонов конфигурации производится следующим образом:

1. Для того чтобы добавить шаблон в конфигурацию необходимо выделить его в списке шаблонов и нажать на кнопку **Активировать шаблон(ы)** (1). В случае если в списке шаблонов выделена страна, в список активных шаблонов будут добавлены все шаблоны данной страны.

### ⚠ Внимание!

Максимальное число стран в конфигурации – 8.



2. Для удаления шаблона из списка активных необходимо выбрать его и нажать на кнопку **Деактивировать шаблон** (2).

### ℹ Примечание.



Выбранный шаблон отмечается в списке значком  .

3. Для удаления из списка активных всех шаблонов некоторой страны, необходимо выбрать в списке какой-либо шаблон данной страны и нажать на кнопку **Деактивировать страну** (3).
4. Чтобы очистить список активных шаблонов, необходимо нажать на кнопку **Деактивировать все** (4).
5. Для сохранения изменений, внесенных в конфигурацию, необходимо нажать на кнопку **Сохранить конфигурацию** (5).
6. Для удаления выбранной конфигурации из файла конфигурации необходимо нажать на кнопку **Удалить конфигурацию** (6).

Редактирование списка шаблонов конфигурации завершено.

## Утилита RTKeyUpdate.exe для перепрошивки ключей Урагана

Общие сведения об утилите RTKeyUpdate.exe

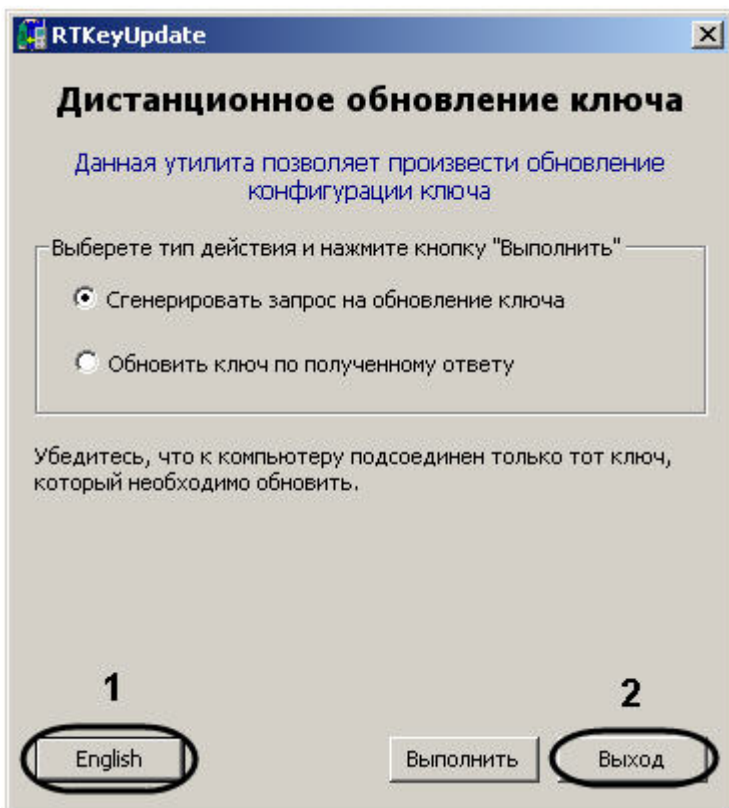
Утилита RTKeyUpdate.exe предназначена для обновления прошивки ключа аппаратной защиты Guardant. Новая прошивка позволяет запускаться конфигуратору шаблонов и лицензировать разные типы и размеры номерных знаков.

Перед началом работы с утилитой RTKeyUpdate.exe следует убедиться, что к Серверу подключен только тот ключ, прошивка которого должна быть обновлена.

Запуск и завершение работы утилиты RTKeyUpdate.exe

Запуск утилиты RTKeyUpdate.exe производится из папки *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\Auto\_uragan\Bin\*.

После запуска утилиты отобразится окно **RTKeyUpdate**.



**Примечание.**

Для смены языка утилиты на английский необходимо нажать на кнопку **English** (1).

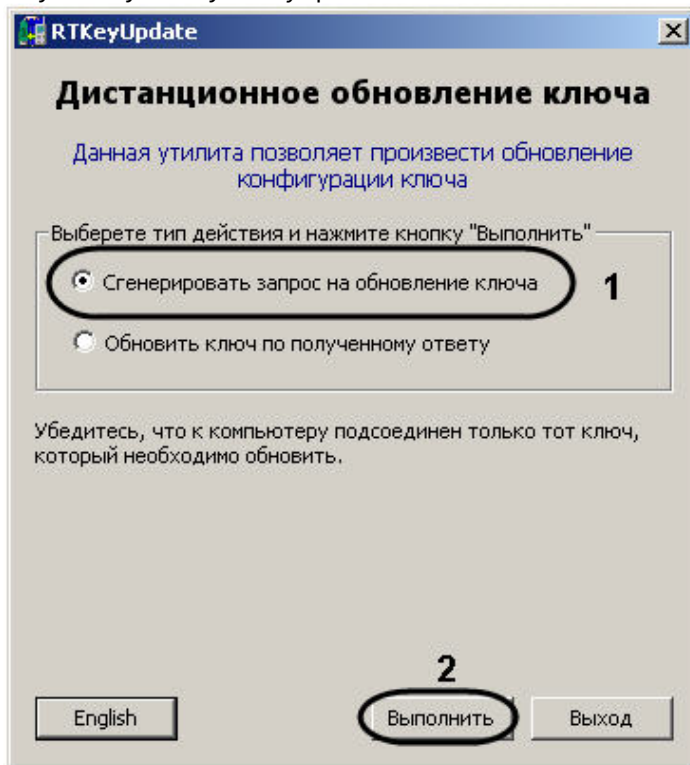
Для завершения работы утилиты RTKeyUpdate.exe необходимо нажать на кнопку **Выход** (2).

Работа с утилитой RTKeyUpdate.exe

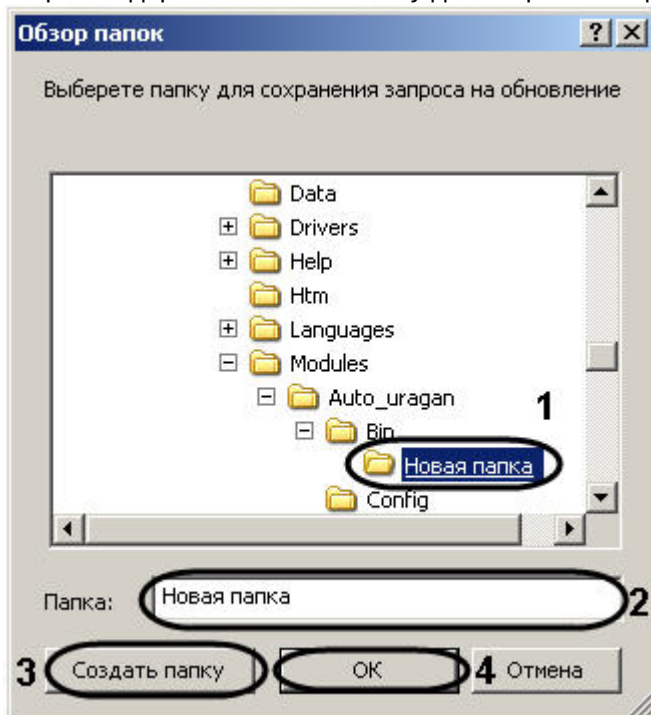
Генерирование файла запроса на обновление ключа

Для того, чтобы сгенерировать файл запроса на обновление ключа необходимо выполнить следующие действия:

1. Запустить утилиту RTKeyUpdate.exe.



2. Установить переключатель в положение **Сгенерировать запрос на обновление ключа** (1).
3. Нажать на кнопку **Выполнить** (2).
4. Выбрать в дереве каталогов папку для сохранения файла запроса (1).



**Примечание.**

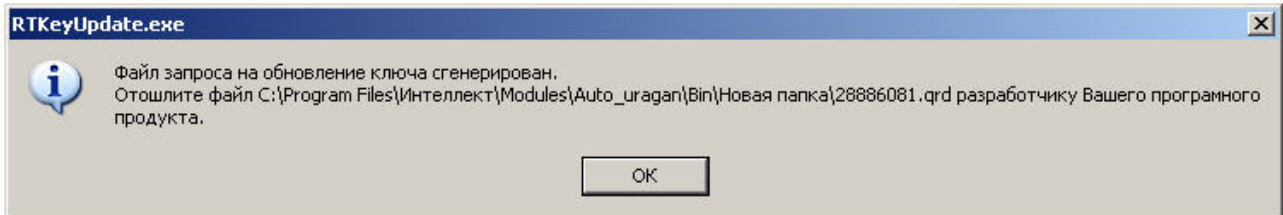
Если требуется сохранить файл запроса в новую папку, необходимо создать ее следующим образом:

Ввести в поле **Папка:** имя папки (2).

Нажать на кнопку **Создать папку** (3).

- Нажать на кнопку **ОК** (4).

Будет выведено сообщение об успешном сохранении файла запроса.



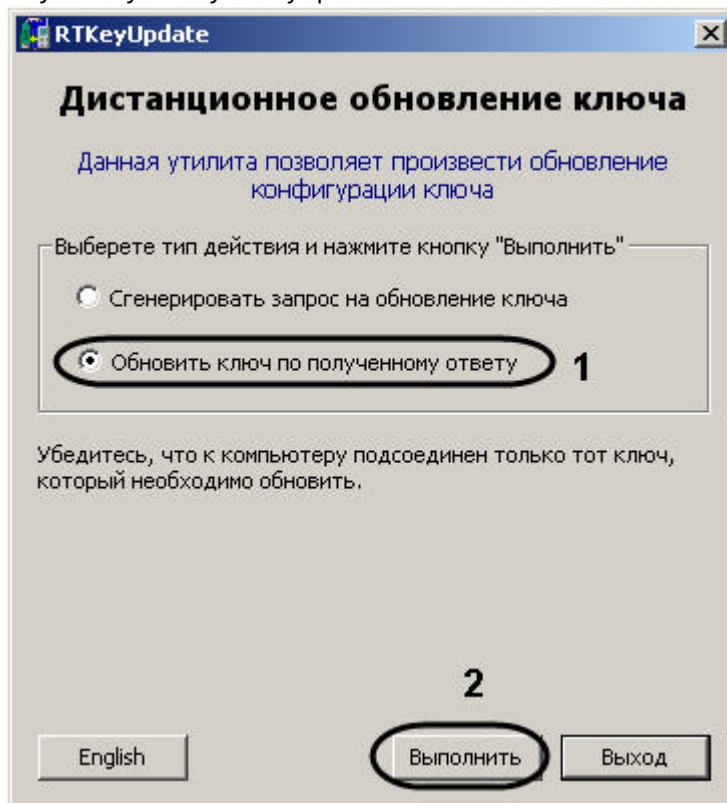
Генерирование файла запроса завершено.

После того, как файл запроса сгенерирован, необходимо переслать его менеджеру компании ITV, с которым согласовано обновление, а затем дождаться получения dmp-файла от компании ITV.

Обновление ключа по присланному ответу

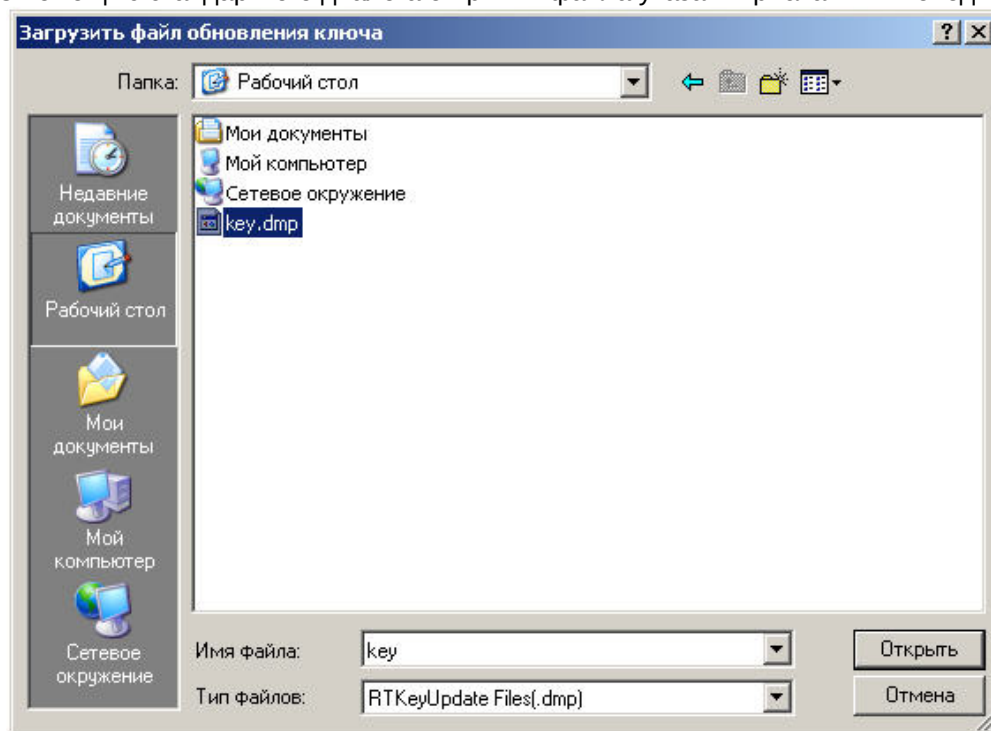
Обновление ключа производится после получения dmp-файла от менеджера компании ITV. Для обновления ключа необходимо выполнить следующие действия:

- Запустить утилиту RTKeyUpdate.exe.



- Установить переключатель в положение **Обновить ключ по полученному ответу** (1).

3. Нажать на кнопку **Выполнить** (2).
4. С помощью стандартного диалога открытия файла указать присланный менеджером dmp-файл.



Проверка корректности обновления может быть произведена при помощи утилиты KeyInfo.exe (см. раздел [Утилита KeyInfo.exe для чтения ключей Урагана](#)).

Обновление ключа по присланному ответу завершено.

## Утилита KeyInfo.exe для чтения ключей Урагана

Общие сведения об утилите KeyInfo.exe

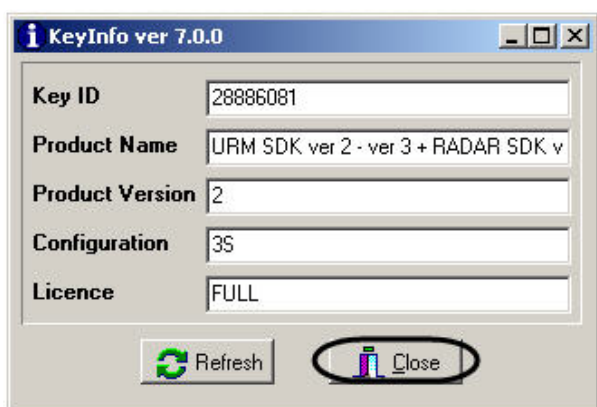
Утилита KeyInfo.exe предназначена для проверки конфигурации текущего ключа аппаратной защиты Guardant.

Запуск и завершение работы утилиты KeyInfo.exe

Запуск утилиты может быть произведен одним из следующих способов:

1. Из меню **Пуск**. Утилита KeyInfo.exe доступна из меню **Пуск** -> **Интеллект** -> **Утилиты** -> **Чтение ключей Урагана**.
2. Из директории установки ПК *Авто-Интеллект*. Исполняемый файл KeyInfo.exe располагается в каталоге *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64\UrmLpr\Auto\_uragan\UrmSDK<версия SDK>\KeyInfoBin*.

После запуска утилиты будет открыто окно **KeyInfo**.

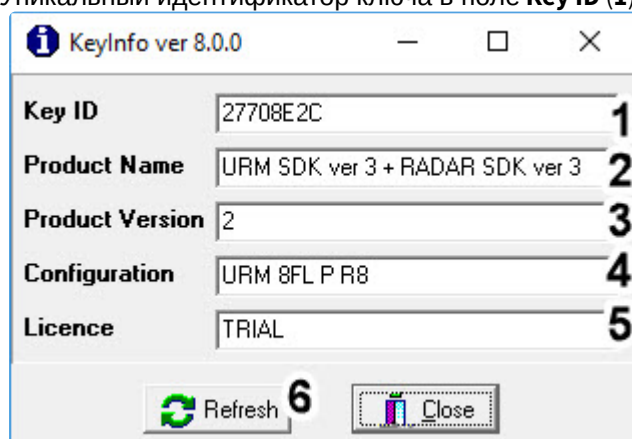


Для завершения работы утилиты необходимо нажать на кнопку Close (1—2).

Работа с утилитой KeyInfo.exe

Работа с утилитой KeyInfo.exe заключается в просмотре информации о конфигурации текущего аппаратного ключа защиты. В окне утилиты отображается следующая информация:

1. Уникальный идентификатор ключа в поле **Key ID** (1).



2. Название продукта, который поддерживает ключ в поле **Product Name** (2).
3. Версия ключа в поле **Product Version** (3).
4. Конфигурация ключа в поле **Configuration** (4). Расшифровка основных значений, которые могут использоваться в ключе лицензии:
  - **URM** - название модуля.
  - **R** - отображает максимальное количество радаров, которые можно подключить к программному модулю **Авто-УРАГАН**.
  - **F** - отображает максимальное количество полос «быстрого движения»(для дорог со свободным проездом транспорта, без кпп, шлагбаумов, и тд.), на которых можно настроить детекцию номеров.
  - **S** - отображает максимальное количество полос «медленного движения»(для дорог с ограниченным проездом транспорта, при наличии кпп, шлагбаума, и тд.), на которых можно настроить детекцию номеров.
  - Лицензия на одновременную работу с разными типоразмерами. Если символ **L** есть, то ключ позволяет одновременную работу с разными типоразмерами. Если символа **L** нет, то ключ разрешает работу только с одним типоразмером;
  - **VS** - отображает максимальное количество полос, на которых доступно измерение скорости по видео.

- **P** - шаблонное распознавание всех стран. В старых версиях может встречаться **C1** - все страны, кроме стран Северной и Южной Америки.
  - **CAC** - поддержка управления диафрагмой.
  - **PAD** - поддержка фиксации нарушений на пешеходном переходе (не предоставление преимущества пешеходу).
  - **TL** - поддержка фиксации нарушений на перекрестке (проезд перекрестка на запрещающий сигнал светофора, выезд за стоп-линию на запрещающий сигнал светофора).
  - **VIOL** - поддержка фиксации нарушений несоблюдения разметки и знаков.
  - **AVS** - поддержка фиксации нарушений превышения скорости на участке дороги.
  - **WSD** - поддержка определения типа ТС и детекции лобового стекла у ТС.
5. Тип лицензии в поле **License (5)**.
  6. Для обновления информации, отображаемой в окне утилиты, необходимо нажать на кнопку **Refresh (6)**.

## 12.7.2 Утилиты для модуля распознавания Seenaptec

### Утилита LicenceViewer.exe для чтения ключей Seenaptec

Общие сведения об утилите LicenceViewer.exe

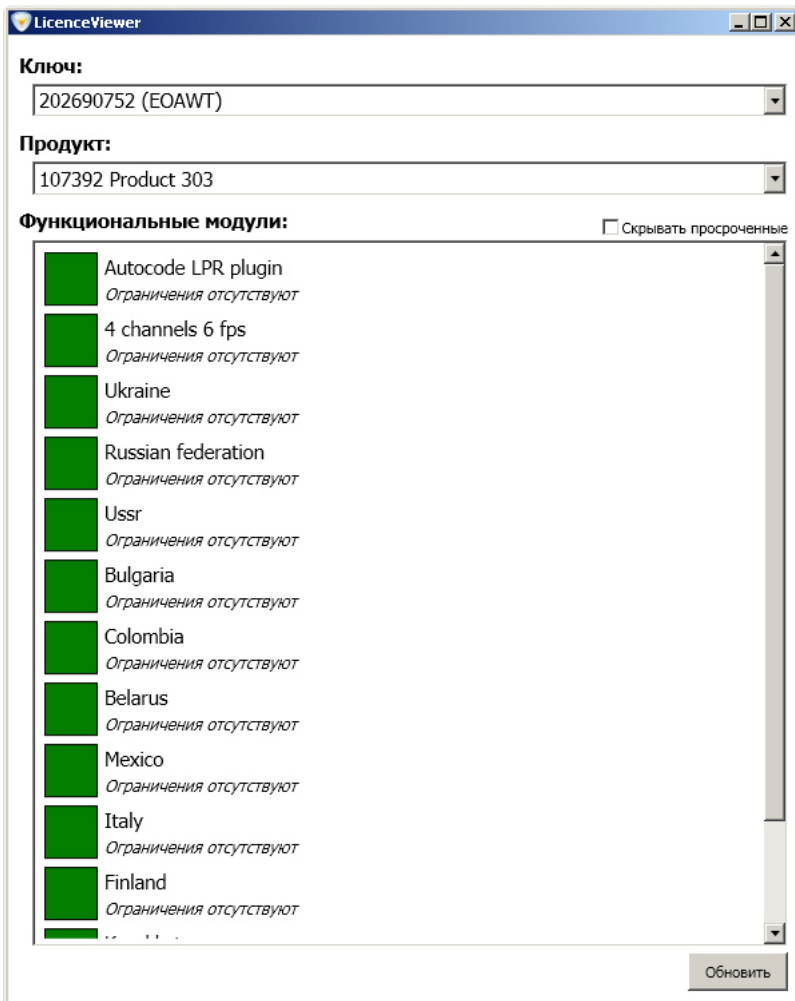
Утилита LicenceViewer.exe предназначена для проверки конфигурации текущего ключа аппаратной защиты Hasp.


Запуск и завершение работы утилиты LicenceViewer.exe

Запуск утилиты может быть произведен одним из следующих способов:

1. Из меню **Пуск**. Утилита LicenceViewer.exe доступна из меню **Пуск** - > **Интеллект** - > **Утилиты** - > **Чтение ключей Seenaptec**.
2. Из директории установки ПК *Авто-Интеллект*. Исполняемый файл LicenceViewer.exe располагается в директории установки *Авто-Интеллект* в каталоге *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\VIT\_<версия SDK>\LicenseViewer*.

После запуска утилиты будет открыто окно **LicenceViewer**.



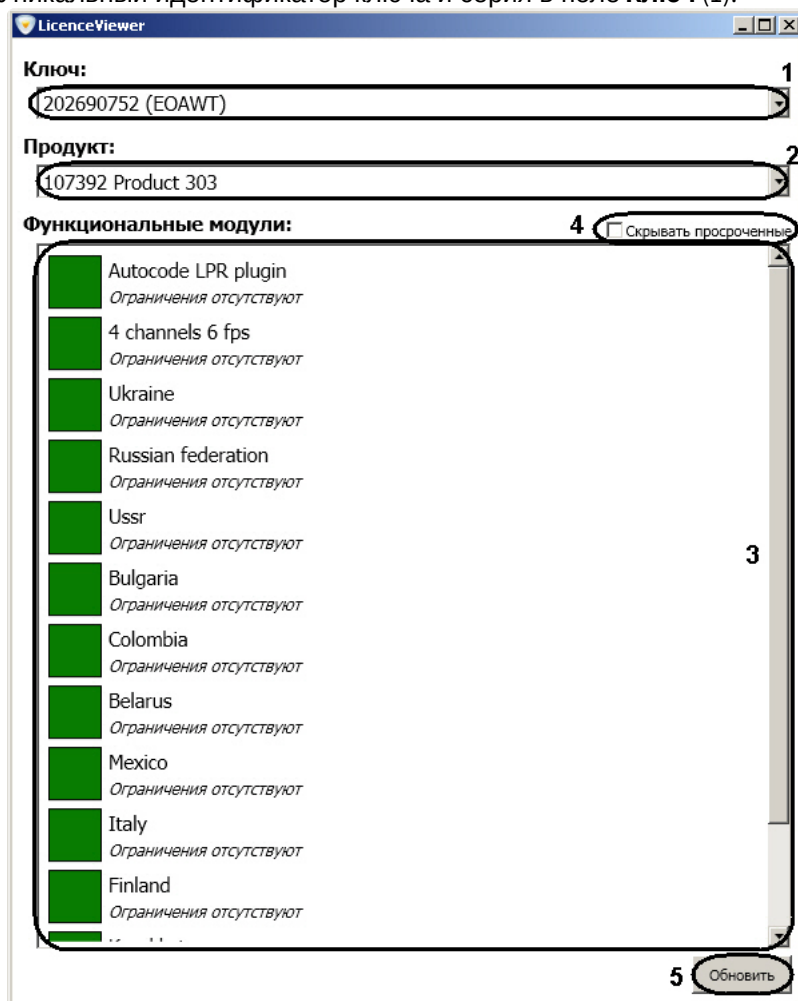
Для завершения работы утилиты необходимо нажать на кнопку  .

#### Работа с утилитой LicenceViewer.exe

Работа с утилитой LicenceViewer.exe заключается в просмотре информации о конфигурации текущего аппаратного ключа защиты. В окне утилиты отображается следующая информация:



1. Уникальный идентификатор ключа и серия в поле **Ключ** (1).



2. Названия продуктов, которые поддерживает ключ, в поле **Продукт** (2).
3. Функциональные модули, поддерживаемые ключом, в поле **Функциональные модули** (3).

Для того, чтобы скрыть функциональные модули, у которых истек срок действия, необходимо установить флажок **Скрывать просроченные** (4).

Для обновления информации, отображаемой в окне утилиты, необходимо нажать на кнопку **Обновить** (6).

## Утилита PresetEditor.exe для конфигурации активных шаблонов модуля «Seenartec»

Общие сведения об утилите PresetEditor.exe

Утилита PresetEditor.exe предназначена для создания, редактирования и удаления конфигураций шаблонов, которые будут использоваться при распознавании номеров с помощью модуля распознавания **Seenartec**.

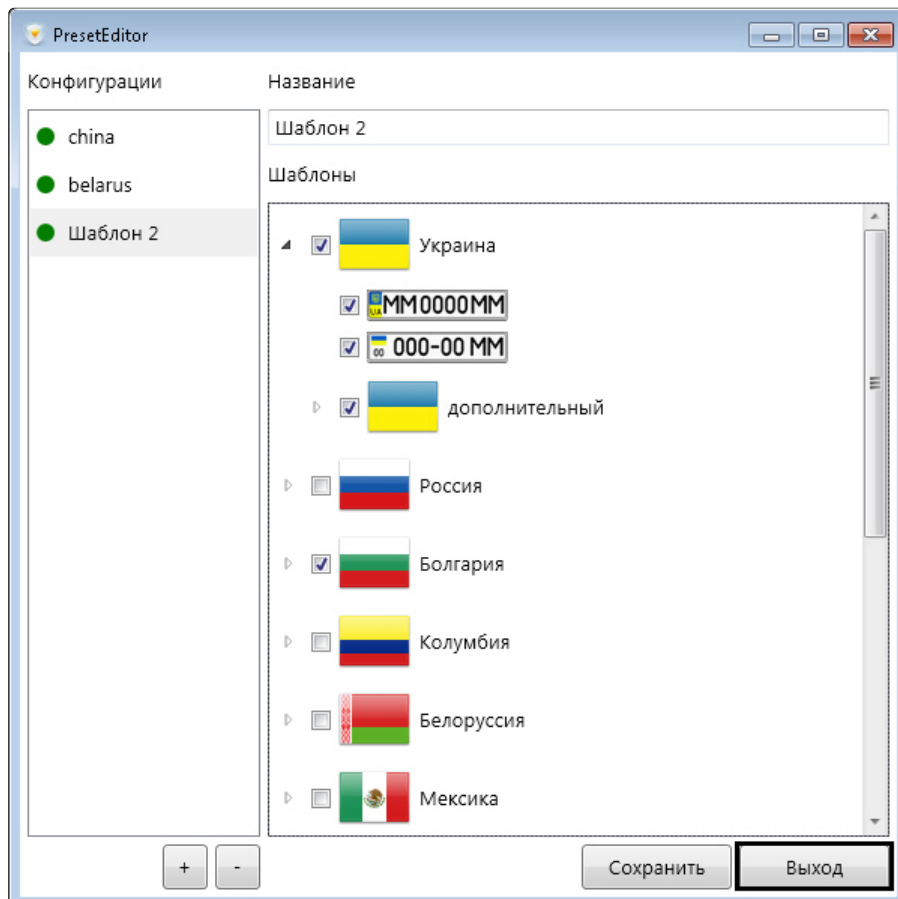
Запуск и завершение работы утилиты PresetEditor.exe


Запуск утилиты PresetEditor.exe может быть произведен одним из следующих способов:

1. Из меню **Пуск**. Утилита PresetEditor.exe доступна из меню **Пуск -> Интеллект -> Утилиты -> Конфигуратор активных шаблонов Seenartec**.

- Из директории установки ПК *Авто-Интеллект*. Исполняемый файл *PresetEditor.exe* располагается в каталоге *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\VIT\_<версия SDK>\PresetEditor*.

После запуска утилиты *PresetEditor.exe* будет открыто следующее окно.



Для завершения работы утилиты *PresetEditor.exe* необходимо нажать на кнопку **Выход** или на кнопку .

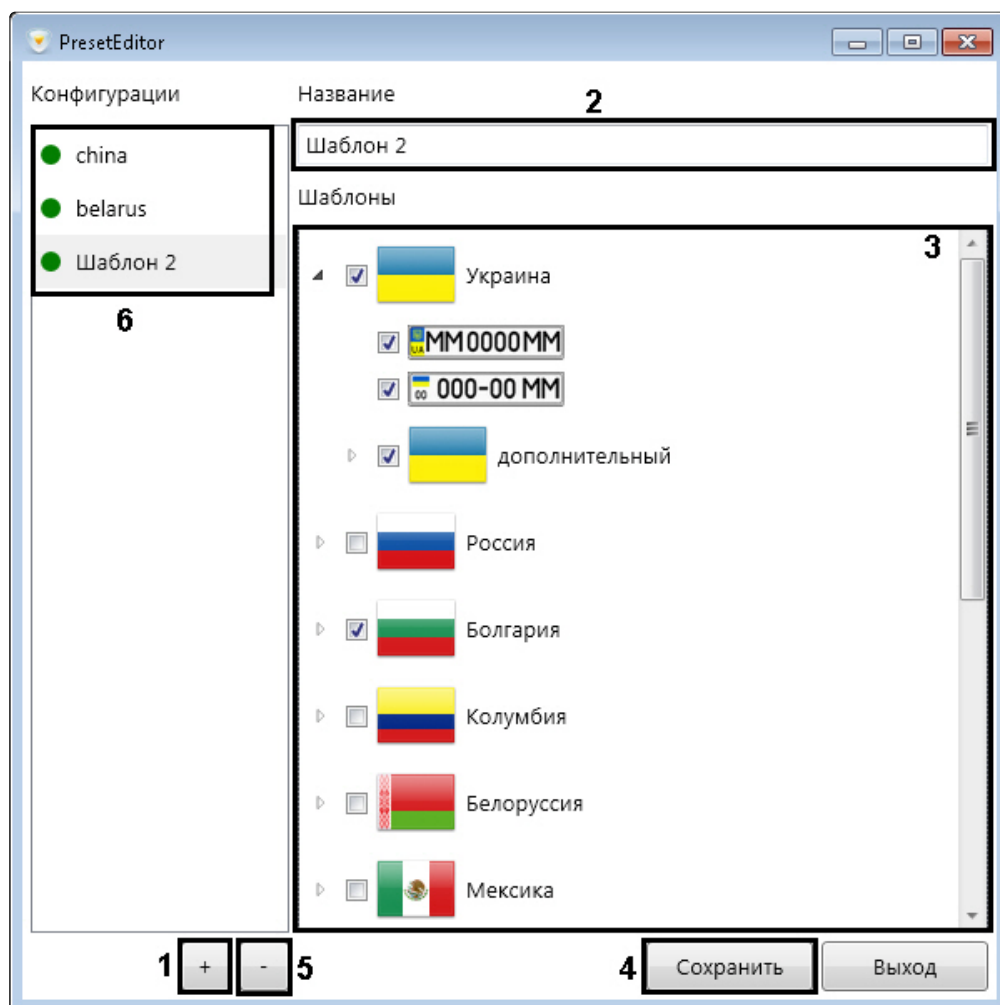
Работа с утилитой *PresetEditor.exe*

#### **Внимание!**


Для корректной работы утилиты *PresetEditor.exe* необходимо, чтобы текущему пользователю Windows был разрешен доступ на чтение\запись к следующим файлам:

- *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules\UrmLpr\VIT\_<версия SDK>\PresetEditor\features.EOAWT.xml*
- *C:\ProgramData\Seenaptec\LprPresetDemo\presets.xml*

Работа с утилитой *PresetEditor.exe* заключается в создании и редактировании конфигураций шаблонов, используемых для распознавания номеров с помощью модуля распознавания **Seenaptec**.



Для создания конфигурации шаблона необходимо выполнить следующие действия:

1. Нажать кнопку  для создания новой конфигурации (1).
2. В поле (2) ввести название конфигурации.
3. Для добавления шаблона в конфигурацию необходимо установить флажок напротив соответствующего шаблона в списке (3). В случае, если в списке шаблонов выделена страна, в список активных шаблонов будут добавлены все шаблоны данной страны.
4. Для сохранения конфигурации нажать кнопку **Сохранить** (4).

Для удаления конфигурации необходимо выбрать соответствующую конфигурацию в списке (6) и

нажать кнопку .

Для редактирования уже существующей конфигурации необходимо выбрать её в списке (6) и повторить шаги 3-4.

### 12.7.3 Утилита LprFsTool.exe для выгрузки фотографий распознанных номеров из базы данных на диск

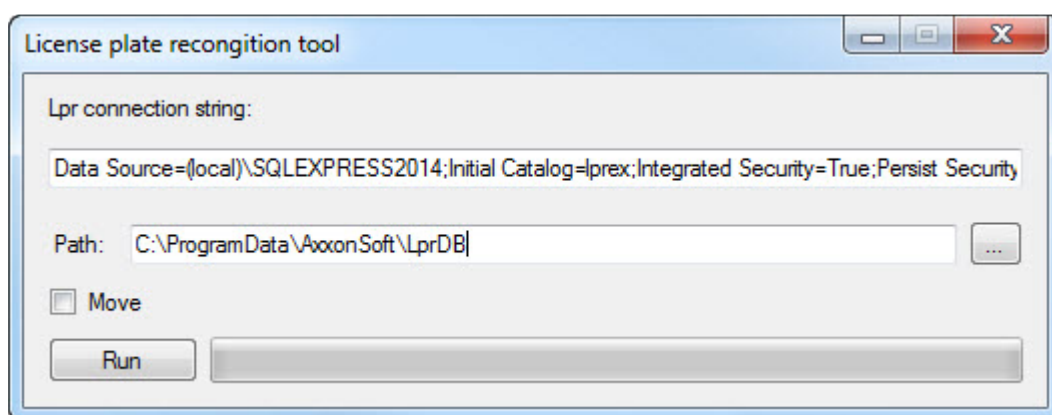
#### Общие сведения об утилите LprFsTool.exe

Утилита LprFsTool.exe предназначена для выгрузки фотографий распознанных номеров из базы данных на диск.

#### Запуск и завершение работы утилиты LprFsTool.exe

Для запуска утилиты *LprFsTool.exe* необходимо запустить исполнительный файл *LprFsTool.exe*, расположенный в папке <Директория установки ПК Интеллект>\Modules64.


После запуска утилиты будет открыто окно **License Plate Recognition Tool**.

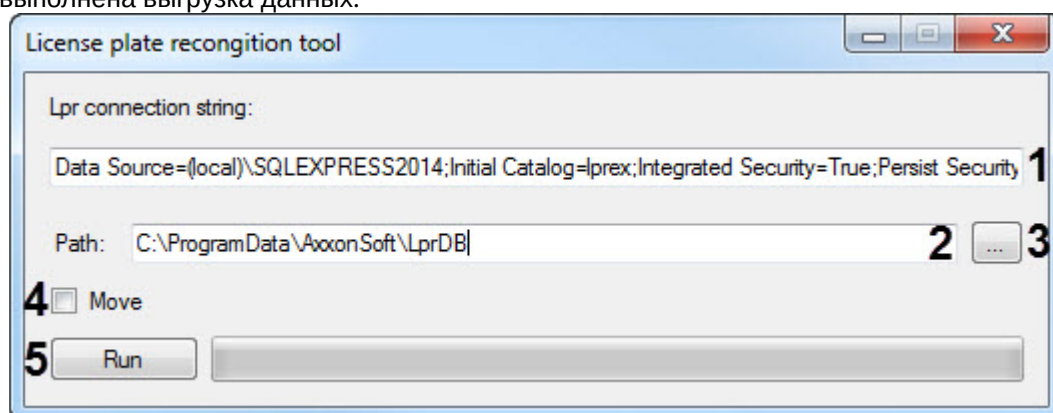


Для завершения работы утилиты необходимо нажать на кнопку .

#### Работа с утилитой LprFsTool.exe

Для выгрузки фотографий распознанных номеров из базы данных на диск, необходимо выполнить следующие действия:

1. В поле **Lpr connection string** (1) указать строку подключения к базе данных номеров.
2. В поле **Path** (2) указать вручную или с помощью кнопки  (3) путь к папке, в которую будет выполнена выгрузка данных.



**Примечание**

Если в поле **Path** указать "произвольный текст", то будет создана папка с таким названием в той же папке, в которой находится утилита.

- Установить флажок **Move (4)**, если необходимо перенести фотографии распознанных номеров из базы данных на диск, удалив их из базы данных.

**Примечание**

Если флажок **Move** не установлен, то происходит копирование фотографий распознанных номеров из базы данных на диск, т.е. в базе данных они остаются.

- Нажать кнопку **Run (5)** для выгрузки данных в указанную папку. В результате успешного выполнения выгрузки будет отображено общее количество фотографий распознанных номеров, выгруженных из базы данных.

All ok! Total 32 plate numbers processed.

## 12.7.4 Утилита TestAppTMD.exe для настройки детектора транспортных средств Intellivision

### Общие сведения и лицензирование утилиты TestAppTMD.exe

Общие сведения об утилите TestAppTMD.exe

Утилита **TestAppTMD.exe** предназначена для создания файла настроек для модуля **Детектор транспортных средств Intellivision** (см. [Настройка модуля Детектор транспортных средств Intellivision](#)).

Лицензирование утилиты TestAppTMD.exe

Для лицензирования утилиты **TestAppTMD.exe** необходимо запустить от имени администратора утилиту **GetHardwareID.exe**, которая находится по адресу *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64\*, скопировать и передать **HardwareID** менеджерам компании ITV.

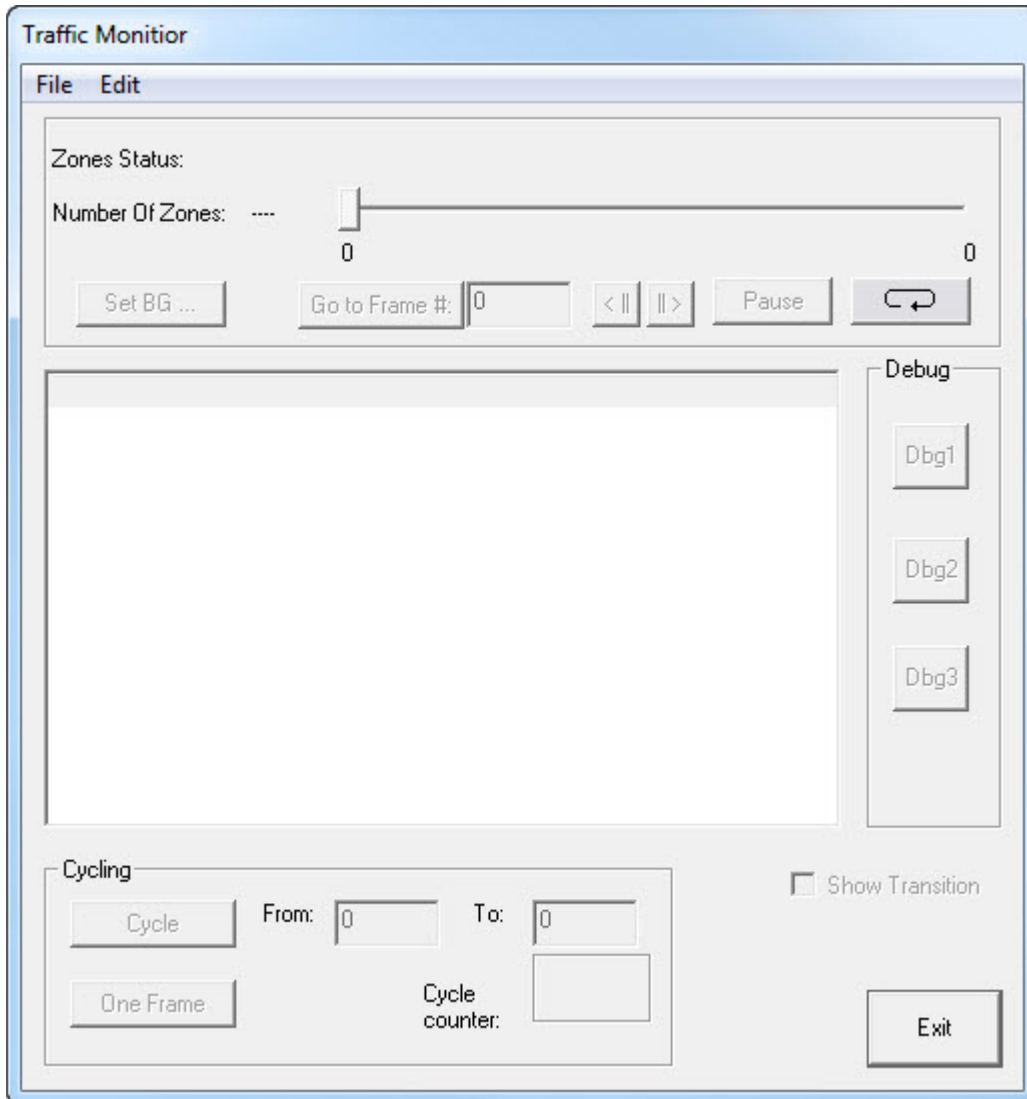


В ответ будет получен файл **regkey.dat**, который необходимо поместить по адресу: *<Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64\*.

## Запуск и завершение работы утилиты TestAppTMD.exe

Для запуска утилиты **TestAppTMD.exe** необходимо запустить исполняемый файл TestAppTMD.exe, расположенный в папке <Директория установки Авто-Интеллект>\Modules64.

В результате будет открыто окно **Traffic Monitor**.



Exit

Для завершения работы утилиты необходимо нажать на кнопку

## Работа с утилитой TestAppTMD.exe

Открытие видеофайла в утилите TestAppTMD.exe

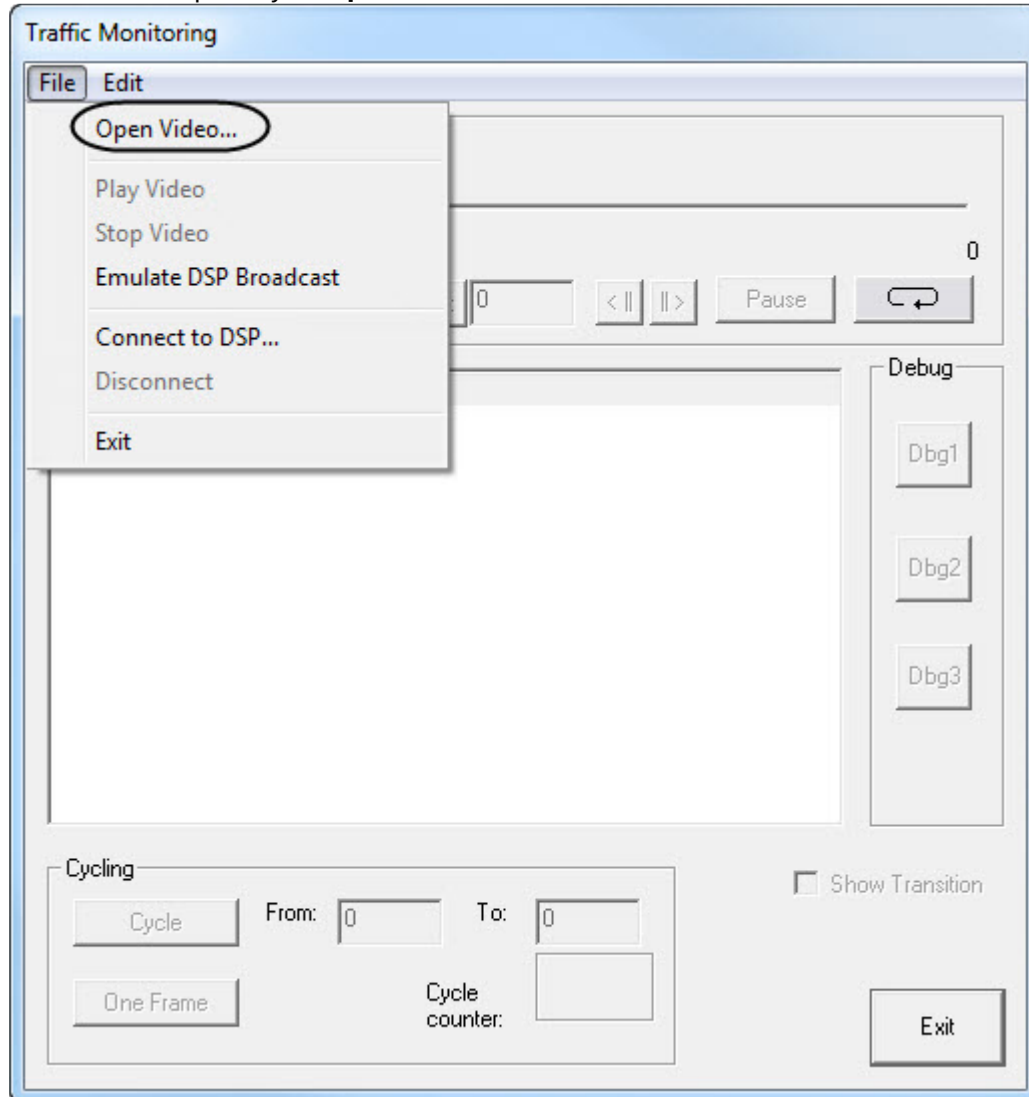
Для начала работы с утилитой **TestAppTMD.exe** необходимо открыть видеофайл, на примере которого будет происходить настройка модуля **Детектор транспортных средств Intellivision**.

**Примечание**

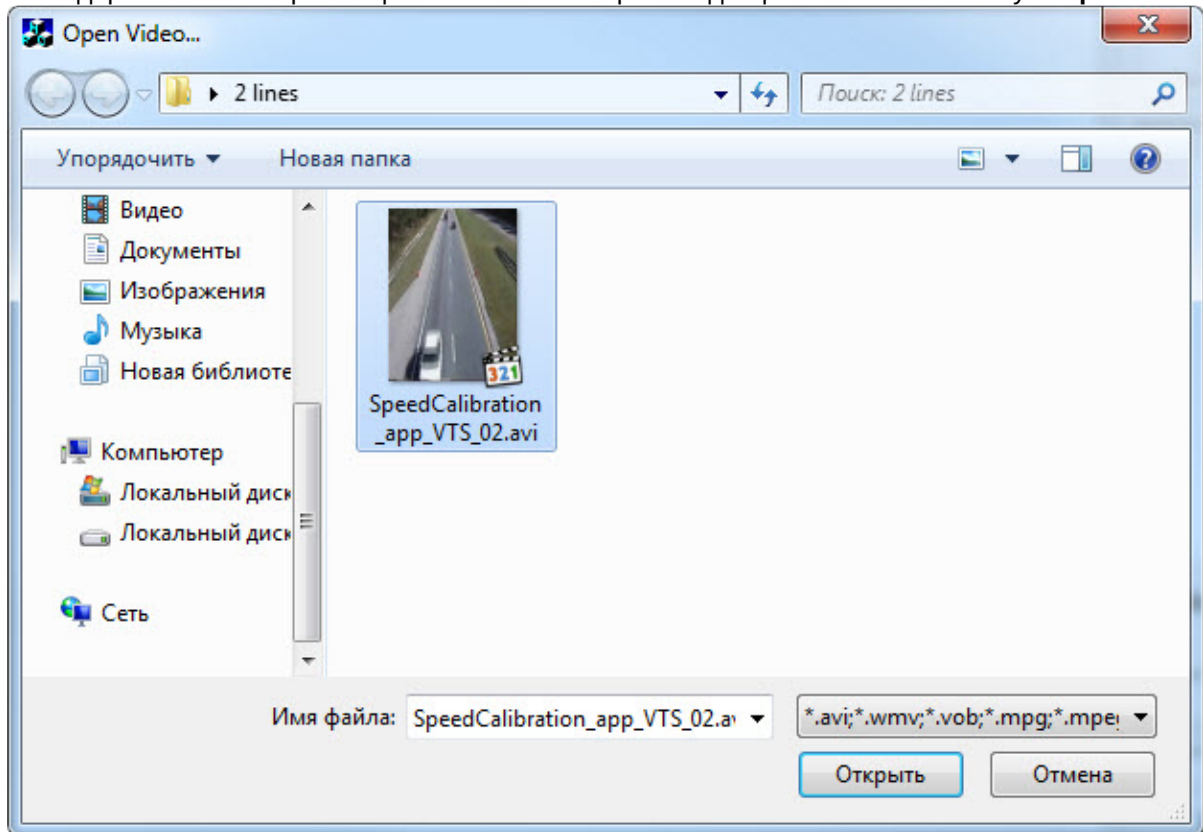
Видеофайл должен быть получен именно с той камеры, на которую будет настроен модуль **Детектор транспортных средств Intellivision**.

Для открытия видеофайла в утилите **TestAppTMD.exe** необходимо:

1. В меню **File** выбрать пункт **Open Video**.

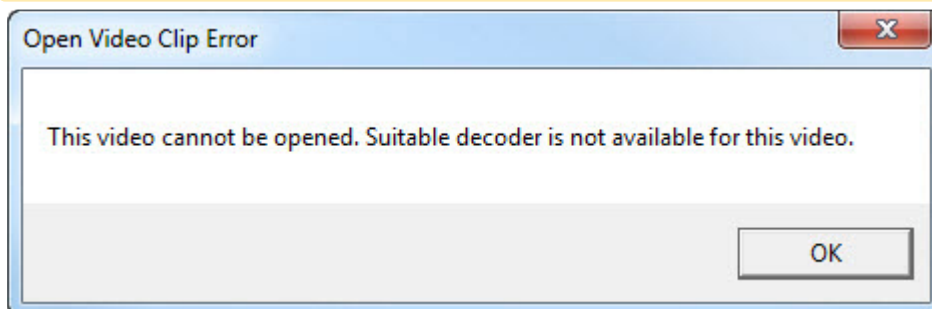


2. В стандартном окне открытия файла Windows выбрать видеофайл и нажать кнопку **Открыть**.



**⚠ Внимание!**

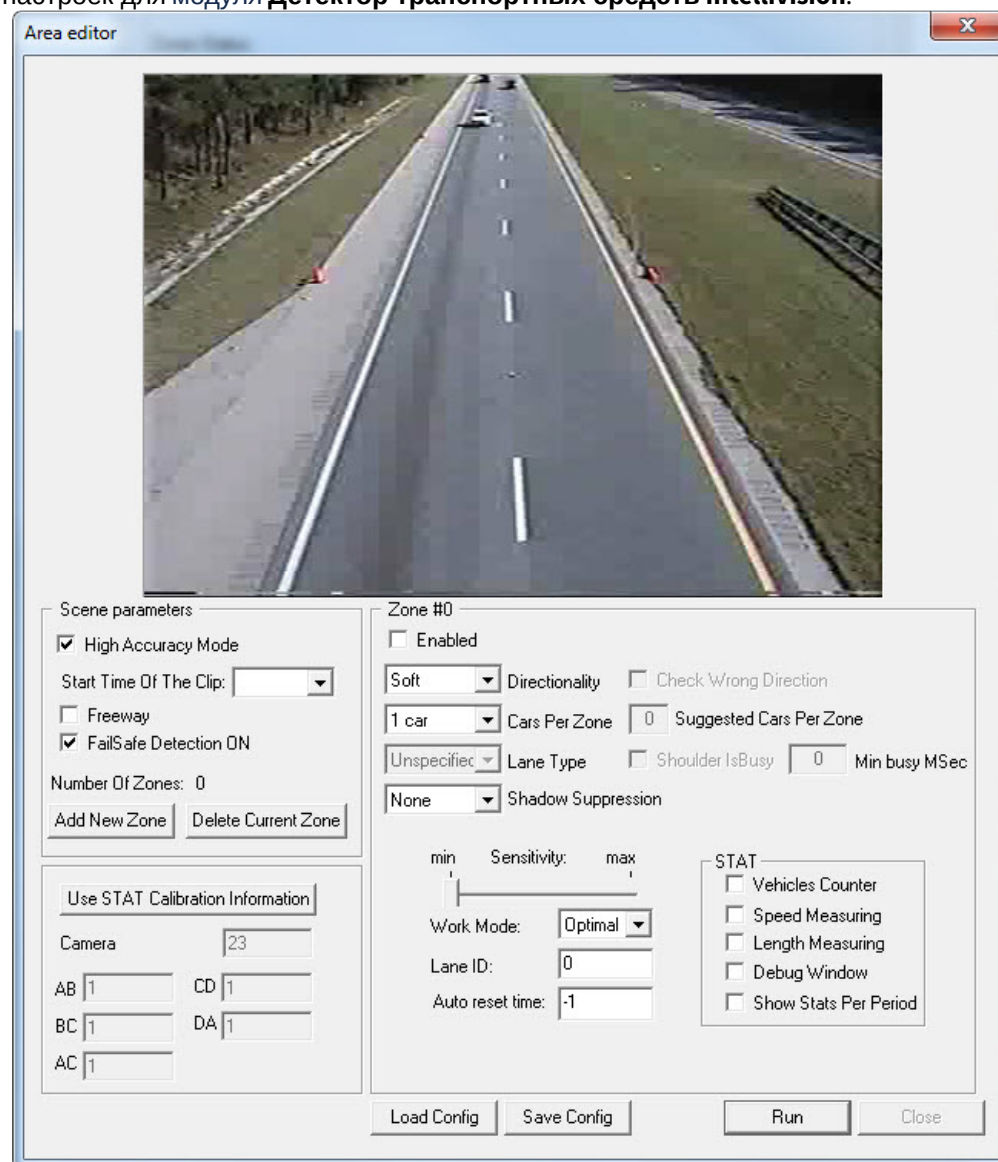
В системе должен быть установлен соответствующий кодек для открываемого видеофайла. Иначе при открытии видеофайла возникнет ошибка.



В результате будет открыто окно **Area editor**, в котором непосредственно создается файл



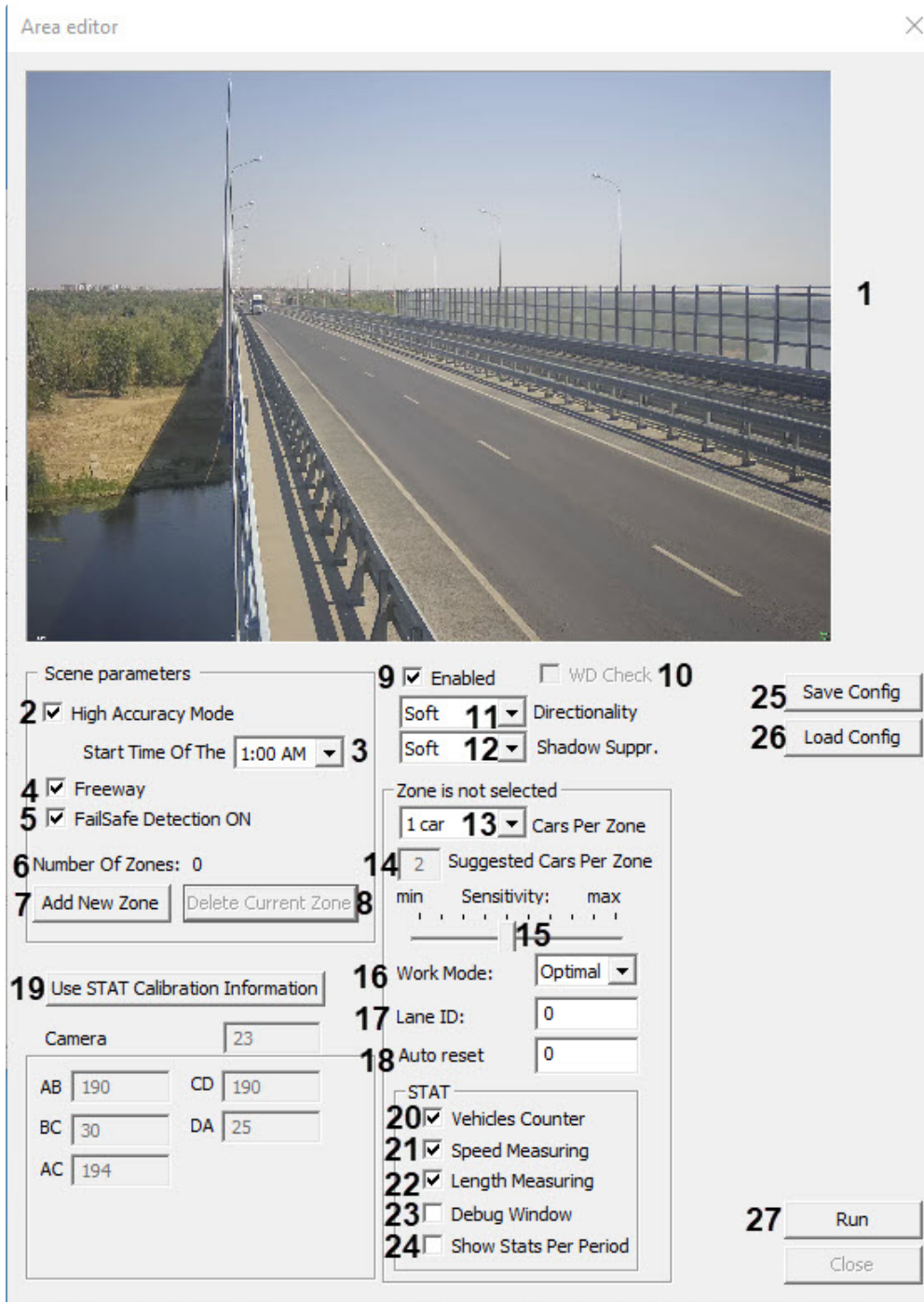
настроек для модуля **Детектор транспортных средств Intellivision**.



Открытие видеофайла в утилите **TestAppTMD.exe** завершено.

Описание интерфейса окна Area editor

Создание файла настроек для модуля *Детектор транспортных средств Intellivision* происходит в окне **Area editor**.



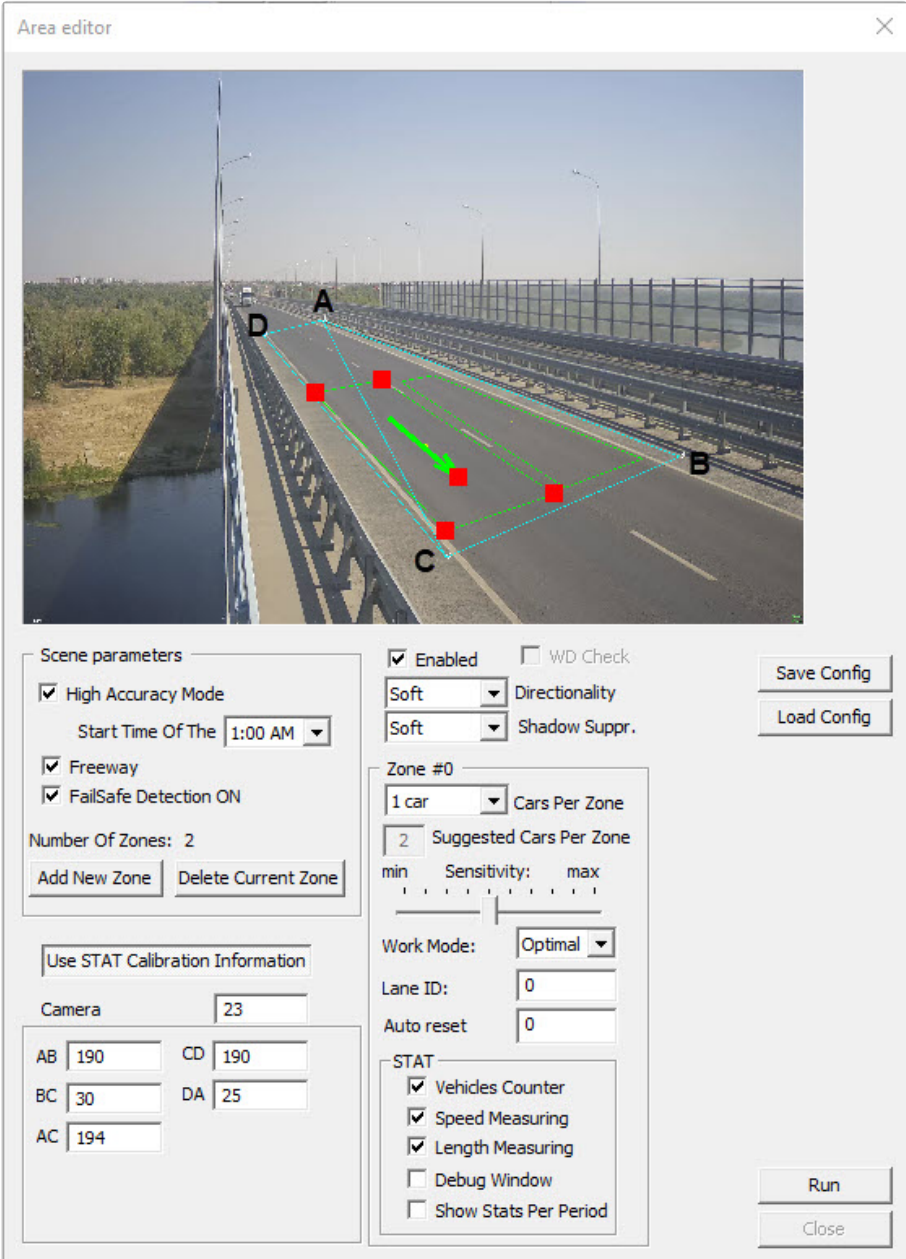
Описание элементов интерфейса окна **Area editor** представлено в таблице ниже.

Номер	Элемент интерфейса	Описание
1	Рабочая область	Отображает информацию об областях поверх видеоизображения
2	Флажок <b>High Accuracy Mode</b>	В данной версии не используется
3	Поле <b>Start Time Of The Clip</b>	В данной версии не используется <i>Примечание. Указывает время начала, которое будет использоваться в качестве базы для отправки меток времени. Временная метка кадра рассчитывается как <math>TIME\_STAMP = (START\_TIME + FRAME\_NUMBER * 1 / FPS)</math>, где FPS означает «Кадры в секунду», FRAME_NUMBER – нулевой индекс кадра</i>
4	Флажок <b>Freeway</b>	Включает/отключает режим автострады. Необходимо активировать для автострады, где транспортные средства движутся быстро и без остановок
5	Флажок <b>FailSafe Detection ON</b>	Включает/отключает проверку доступности сигнала видео
6	<b>Number of Zones</b>	Отображает количество зон в рабочей области
7	Кнопка <b>Add New Zone</b>	Добавляет новую зону на рабочую область
8	Кнопка <b>Delete Current Zone</b>	Удаляет текущую (выделенную красными метками) зону в рабочей области
9	Флажок <b>Enabled</b>	Включает/отключает обработку выбранной зоны
10	Флажок <b>WD Check</b>	Включает/выключает визуализацию случаев, когда ТС движется в направлении диаметрально противоположном оригинально заданному направлению (оранжевый цвет)

Номер	Элемент интерфейса	Описание
11	Раскрывающийся список <b>Directionality</b>	<p>Включает/выключает проверку направления движения транспортных средств</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Hard</b> – обнаружение транспортных средств будет ограничено автомобилями, которые движутся в правильном направлении или автомобилями, которые остановились в зоне</li> <li>• <b>Soft</b> – сохраняет высокий уровень обнаружения транспортных средств, которые движутся в неправильном направлении, но немного ослабевает обнаружение</li> <li>• <b>Off</b> – проверка направления движения транспортных средств отключена</li> </ul>
12	Раскрывающийся список <b>Shadow Suppression</b>	<p>Управляет алгоритмом подавления теней</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Soft</b> – мягкое подавление теней</li> <li>• <b>Hard</b> – жесткое подавление теней</li> <li>• <b>Off</b> – отключает алгоритм подавления теней</li> </ul>
13	Раскрывающийся список <b>Cars Per Zone</b>	<p>Позволяет указать число ТС, которые визуальнo помещаются в зоне, если расположить их одну за другой. Для отслеживания остановившихся автомобилей, как правило, указывается значение 1 и автоматически задается зона соответствующего размера, заполняя при этом все полотно дороги этими зонами. В результате можно создавать широкие, растянутые зоны, охватывающие всю или большую часть полосы движения по сравнению с созданием нескольких зон «одного ТС»</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>AutoDetect</b> – автоматическое определение,</li> <li>• <b>1 Car</b> – 1 ТС,</li> <li>• <b>2 Cars</b> – 2 ТС,</li> <li>• <b>3 Cars</b> – 3 ТС,</li> <li>• <b>4 Cars</b> – 4 ТС</li> </ul>
14	Поле <b>Suggested Cars Per Zone</b>	<p>Указывается предполагаемое количество ТС, которые визуальнo помещаются в зоне. Непосредственно связано с параметром <b>Cars Per Zone</b></p>
15	Ползунок <b>Sensitivity</b>	<p>Указывает уровень чувствительности обнаружения транспортных средств для выбранной зоны</p>

Номер	Элемент интерфейса	Описание
16	Раскрывающийся список <b>Work Mode</b>	<p>Указывает режим работы обнаружения транспортных средств</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Optimal</b> (по умолчанию) – обеспечивает наиболее сбалансированное и точное обнаружение транспортных средств,</li> <li>• <b>MinFD</b> – обеспечивает хороший уровень обнаружения транспортных средств, с меньшими ложными срабатываниями,</li> <li>• <b>MaxTD</b> – обеспечивает максимальный уровень обнаружения транспортных средств, но иногда может производить дополнительные ложные срабатывания</li> </ul>
17	Поле <b>Lane ID</b>	Указывает идентификатор полосы, связанной с выбранной зоной. Эта информация используется модулем <i>Детектор транспортных средств Intellivision</i> для большей точности обнаружения
18	Поле <b>Auto reset</b>	Указывает время в минутах, используемое для сброса зоны, если зона в состоянии "занята" больше, чем указанное время (по умолчанию = 0, отключено)

Н о м е р	Элемент интерфейса	Описание
1 9	Кнопка <b>Use STAT Calibration Information</b>	<p>Показывает/скрывает прямоугольник, значения длин сторон которого – размеры дороги, использующиеся для более точного расчета скорости и класса ТС. Для этого:</p> <ol style="list-style-type: none"><li>1. Нажать кнопку <b>Use STAT Calibration Information</b>.</li><li>2. Задать прямоугольник ABCD таким образом, чтобы он включал в себя выделенные зеленые зоны.</li></ol>

Н о м е р	Элемент интерфейса	Описание
		<p>3. Указать длины сторон прямоугольника ABCD в футах: длину ввести в поля <b>AB</b> и <b>CD</b>, ширину – в поля <b>BC</b> и <b>DA</b>, при этом диагональ прямоугольника рассчитывается и указывается автоматически в поле <b>AC</b>. Значения данных полей определяются эмпирически и представляют собой размеры дороги, на которой устанавливается камера видеонаблюдения.</p>  <p>The screenshot shows the 'Area editor' window with a camera view of a road. A red rectangle ABCD is overlaid on the road. Below the image are several configuration panels:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>Scene parameters:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li><input checked="" type="checkbox"/> High Accuracy Mode</li> <li>Start Time Of The: 1:00 AM</li> <li><input checked="" type="checkbox"/> Freeway</li> <li><input checked="" type="checkbox"/> FailSafe Detection ON</li> <li>Number Of Zones: 2</li> <li>Buttons: Add New Zone, Delete Current Zone</li> <li>Use STAT Calibration Information</li> <li>Camera: 23</li> <li>Dimensions: AB: 190, CD: 190, BC: 30, DA: 25, AC: 194</li> </ul> </li> <li><b>General Settings:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li><input checked="" type="checkbox"/> Enabled</li> <li><input type="checkbox"/> WD Check</li> <li>Soft (dropdown) Directionality</li> <li>Soft (dropdown) Shadow Suppr.</li> <li>Buttons: Save Config, Load Config</li> </ul> </li> <li><b>Zone #0:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>1 car (dropdown) Cars Per Zone</li> <li>2 Suggested Cars Per Zone</li> <li>min Sensitivity: max (slider)</li> <li>Work Mode: Optimal (dropdown)</li> <li>Lane ID: 0</li> <li>Auto reset: 0</li> </ul> </li> <li><b>STAT:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li><input checked="" type="checkbox"/> Vehices Counter</li> <li><input checked="" type="checkbox"/> Speed Measuring</li> <li><input checked="" type="checkbox"/> Length Measuring</li> <li><input type="checkbox"/> Debug Window</li> <li><input type="checkbox"/> Show Stats Per Period</li> <li>Buttons: Run, Close</li> </ul> </li> </ul>

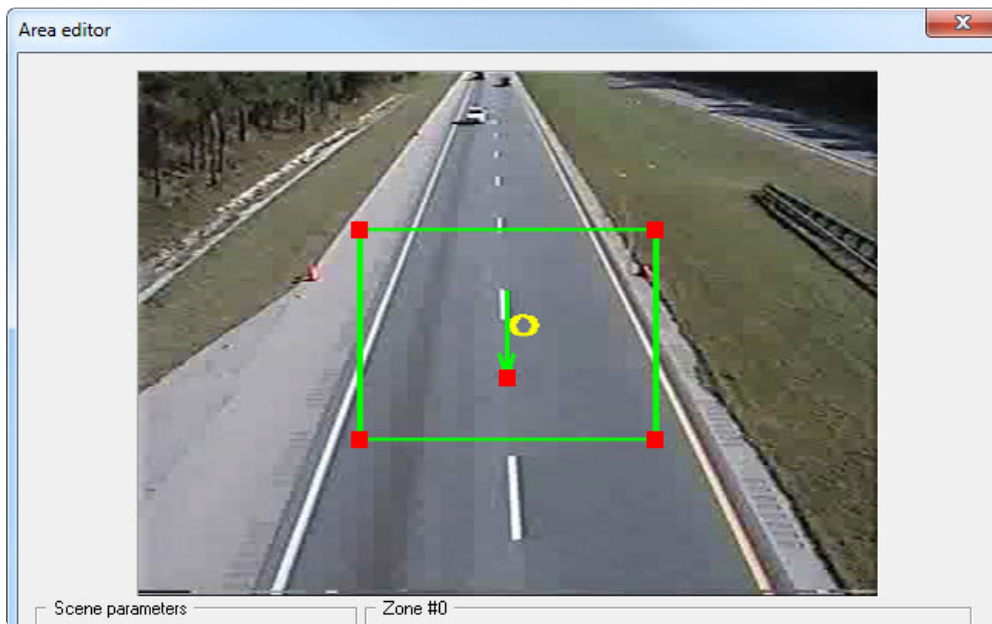
Номер	Элемент интерфейса	Описание
		4. В поле <b>Camera</b> ввести высоту установки камеры в футах, значение по умолчанию – <b>23</b> . Данная величина определяется эмпирически. Камеру рекомендуется устанавливать над дорогой, чтобы едущий по внешней полосе автомобиль не закрывал для камеры обзор обеих полос.
20	Флажок <b>Vehicle Counter</b>	Включает/отключает подсчет количества транспортных средств
21	Флажок <b>Speed Measuring</b>	Включает/отключает подсчет скорости движения транспортных средств
22	Флажок <b>Length Measuring</b>	Включает/отключает подсчет длины транспортных средств
23	Флажок <b>Debug Window</b>	Включает/отключает режим отладки
24	Флажок <b>Show Stats Per Period</b>	Включает/отключает отображение статистики один раз за период
25	Кнопка <b>Save Config</b>	Сохраняет текущие настройки в файл настроек в формате .json, который затем необходимо указать при настройке объекта <b>Детектор транспортных средств Intellivision</b> (см. <a href="#">Настройка модуля Детектор транспортных средств Intellivision</a> )
26	Кнопка <b>Load Config</b>	Загружает файл настроек в формате .json
27	Кнопка <b>Run</b>	Для возвращения к окну <b>Traffic Monitor</b> и началу мониторинга

Рекомендации по созданию и настройке зон в окне Area editor

Общие сведения по созданию зон в окне Area editor

Для создания новой зоны необходимо нажать кнопку **Add New Zone**. В рабочей области отобразится квадрат с красными угловыми точками.





Для выбора зоны в рабочей области необходимо нажать левую кнопку мыши на соответствующей зоне. Текущая выбранная зона выделяется красными угловыми точками.

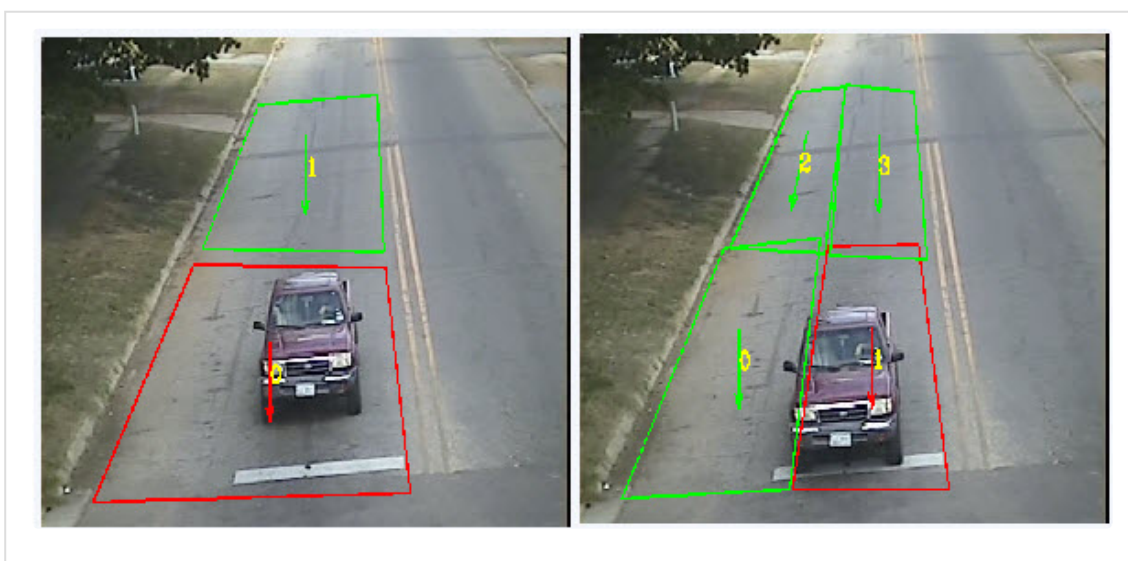
Для перемещения зоны необходимо нажать левую кнопку мыши внутри прямоугольника и без отпускания кнопки переместить на правильное положение зоны на дороге.

Для изменения размера зоны необходимо нажать левую кнопку мыши на красной точке прямоугольника и без отпускания кнопки указать правильное положение зоны на дороге.

Примеры правильной и неправильной настройки зон

Пример №1

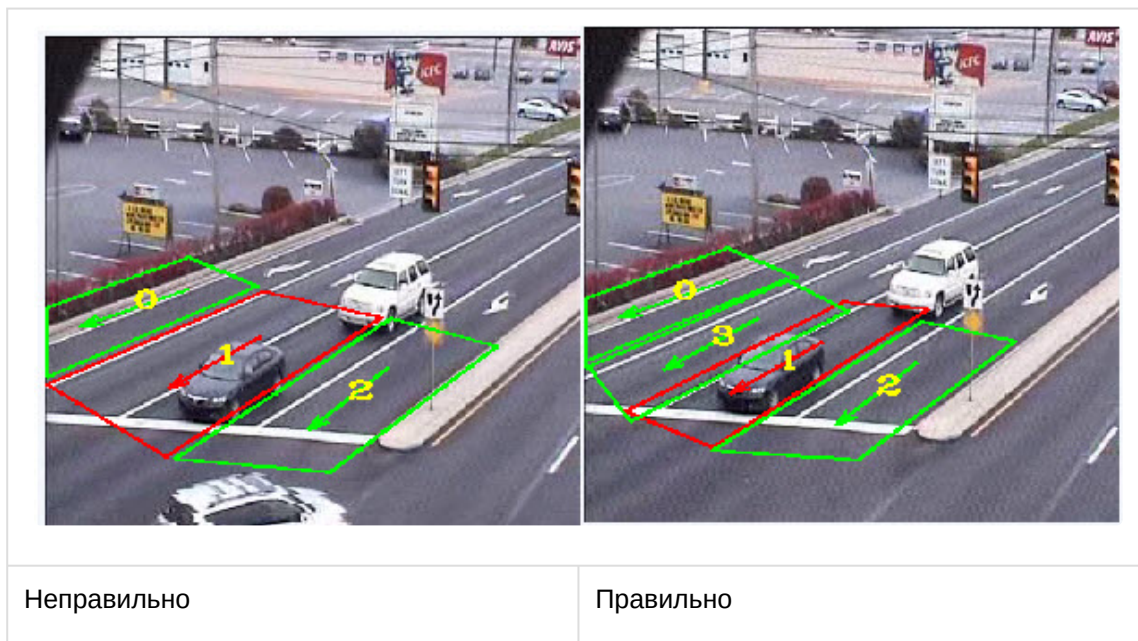
Если полоса движения имеет ширину для более чем одного автомобиля по горизонтали, предпочтительно разделить ее на несколько зон, чтобы каждая зона покрывала только один потенциальный автомобиль.



Неправильно	Правильно
-------------	-----------

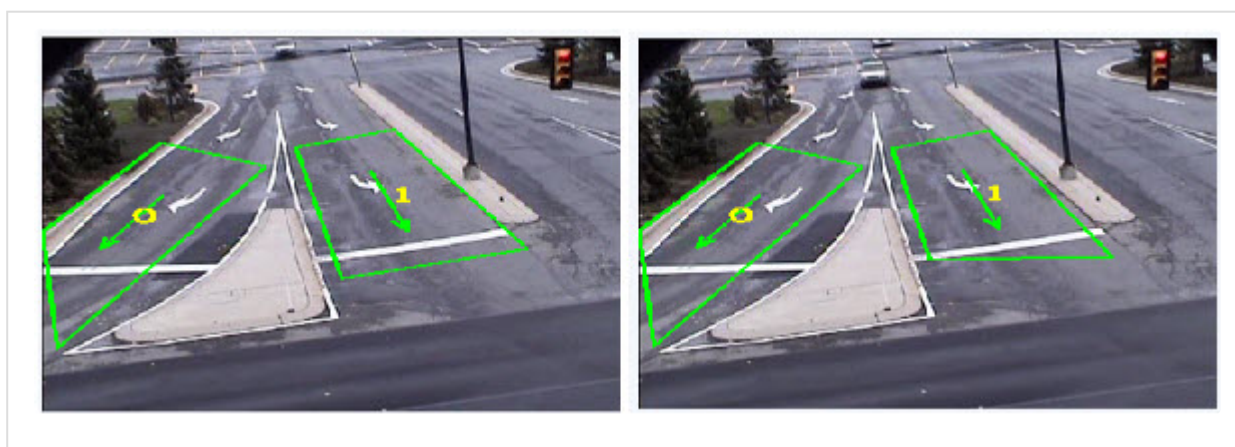
Пример №2

В случае конфигурации с несколькими полосами движения находящихся под углом, рекомендуется вместо одной зоны для нескольких полос движения использовать несколько зон.



Пример №3

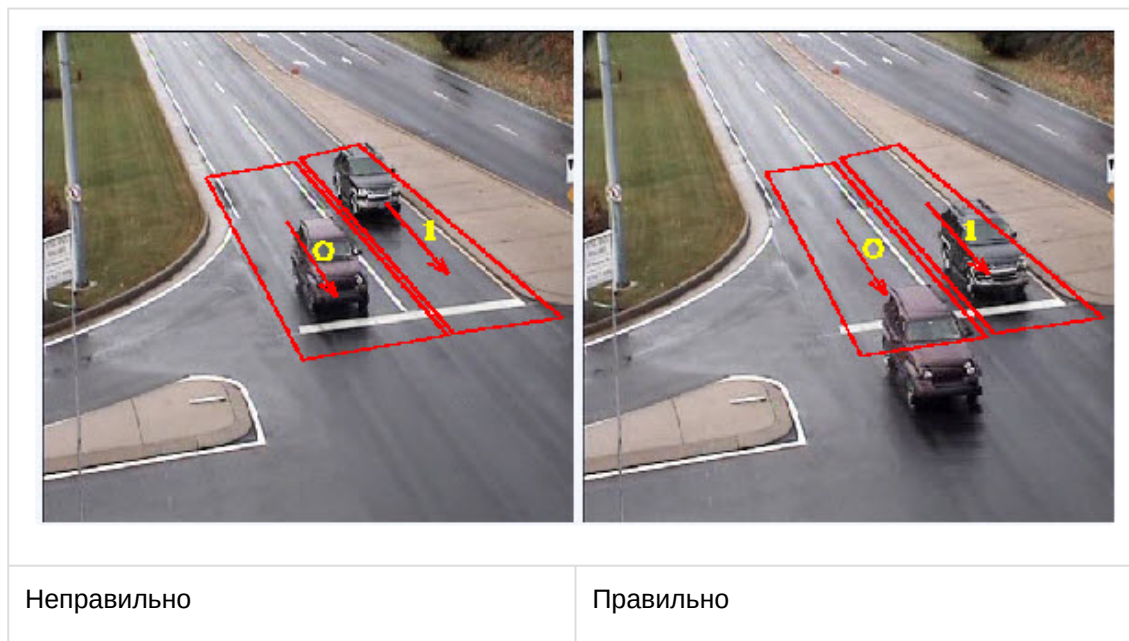
Входное видео для модуля **Детектор транспортных средств Intellivision** имеет разрешение 360x240. Пример такого видео показан на рисунке ниже. Зона №1 на левом изображении имеет неоднозначную конфигурацию (ширина приблизительно равна высоте), поэтому она может работать неправильно при автоматическом разделении зоны. Для повышения надежности работы подхода автоматического разделения рекомендуется использовать как минимум один горизонтальный край для зоны (вертикальной или нижней), как это было сделано на изображении конфигурации справа. Рекомендуется использовать данный подход для всех зон, ширина которых приблизительно равна высоте.



Неправильно	Правильно
-------------	-----------

## Пример №4

Наличие слишком широкой одной из зон, в данном случае для зоны №0, снижает ее чувствительность из-за избыточной области.



## Пример №5

В случае использования обнаружения остановившихся транспортных средств хорошо зарекомендовали себя на изображениях ниже зоны с №2 по №6 и №9 по №13, которые обеспечивают высокую точность обнаружения, за исключением существующих проблем с настройкой зон для изображения слева:

- первый ряд зон вверху перекрываются с дорожной разметкой - рекомендуется это избегать, так как потенциально может привести к увеличению ложных срабатываний. Данная проблема решена на изображении справа.
- первые два ряда зон вверху, которые выделены желтыми цветами, имеют площадь и размеры меньше, чем необходимо для высокой точности обнаружения. Все зоны, выделенные зеленым цветом, имеют правильные размеры.

Для высокой точности обнаружения зона должна удовлетворять следующим требованиям:

- размер (площадь зоны в пикселях) зоны  $\geq 1\%$  от площади кадра. Зоны, размер которых составляет  $\geq 1,5\%$  от площади входного кадра, обеспечивают высокую точность обнаружения.

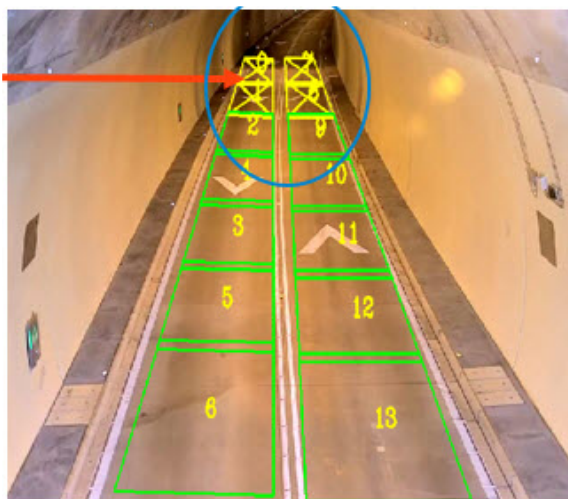
**Примечание**

- Зоны, выделенные желтым цветом, имеют приблизительно 0,5 - 0,7% площади кадра, что ниже установленных требований.
- Если в реальных условиях нет возможности изменить размер зоны, то использование таких маленьких зон допускается, однако точность обнаружения будет снижена.

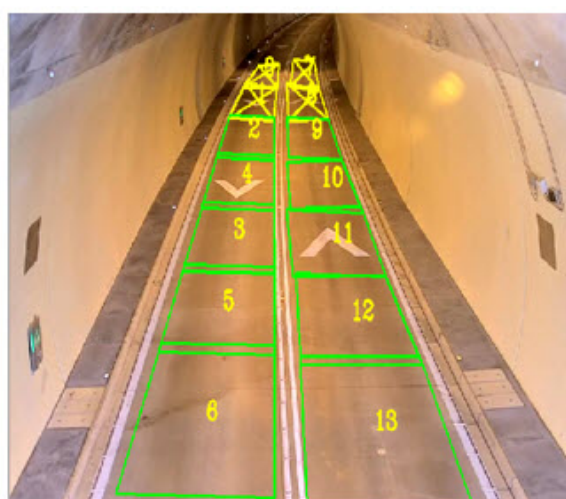
- ширина и высота зоны  $\geq 10\%$  и  $8\%$  от размера кадра соответственно. Рекомендуемая ширина и высота зоны от  $12\%$  и выше.

**Примечание**

Допускается перекрытие зон. Для более высокой точности, в случае обнаружения остановленных транспортных средств, рекомендуется использовать конфигурацию зон с перекрытием до 50% одной зоны над другой (вдоль полосы движения).



Хорошее расположение зон обнаружения



Лучшее расположение зон обнаружения

## 12.8 Приложение 8. Авто-Интеллект. REST API

### 12.8.1 UrlServer

**UrlServer** соответствует программному модулю **Модуль определения типа ТС**.

**Примечание**

По умолчанию для взаимодействия с **UrlServer** используется следующий http-адрес:

<http://127.0.0.1:8091/GetAutoInfo>

Для изменения данного http-адреса необходимо изменить значение ключа реестра `AutoInfo.Url` (подробнее см. [Справочник ключей реестра](#), подробнее о работе с реестром см. [Работа с системным реестром ОС Windows](#)).

### Инициализация UrlServer

Общий формат запроса:

POST `http://IP-адрес:порт/UpdateServer`

Параметры запроса:

Параметр	Обязательный	Описание параметра
device	Да	Устройство, на котором работает нейросеть: CPU или GPU
file	Да	Полный путь до файла обученной нейросети
sensitivity	Да	Чувствительность распознавания
key	Да	Произвольный уникальный ключ. Необходим для предотвращения повторной загрузки файла нейросети, если несколько Каналов распознавания номеров используют один и тот же файл нейросети и устройство
lprid	Да	Идентификатор Канала распознавания номеров в ПК <i>Авто-Интеллект</i>

Пример запроса:

POST http://127.0.0.1:8091/UpdateServer

```
{
  "device": "CPU",
  "file": "C:\Videos\dpe_001_openvino.ann",
  "sensitivity": 65,
  "key": "C:\Videos\dpe_001_openvino.annCPU",
  "lprid": "1"
}
```

## Удаление экземпляра UrlServer

Общий формат запроса:

POST http://IP-адрес:порт/DeleteServer

### **Примечание**

Данный запрос понижает счетчик Lpr Серверов с одинаковым ключом (файлом нейросети и устройством). Когда счетчик станет = 0, то нейросеть выгрузится.

Параметры запроса:

Параметр	Обязательный	Описание параметра
key	Да	Произвольный уникальный ключ. Необходим для предотвращения повторной загрузки файла нейросети, если несколько Каналов распознавания номеров используют один и тот же файл нейросети и устройство
lprid	Да	Идентификатор Канала распознавания номеров в ПК <i>Авто-Интеллект</i>

Пример запроса:

POST http://127.0.0.1:8091/DeleteServer

```
{
  "key": "C:\Videos\dpe_001_openvino.annCPU",
  "lprid": "1"
}
```

## Выгрузка UrlServer

Общий формат запроса:

GET http://IP-адрес:порт/Shutdown

### **Примечание**

Данный запрос выгружает UrlServer, а если его отправить во время работы, то UrmLpr.run перезапустит UrlServer. Запрос необходим, чтобы при завершении работы ПК *Интеллект* процесс также завершал работу.

Пример запроса:

GET http://127.0.0.1:8091/Shutdown

## Распознавание кадра UrlServer

Общий формат запроса:

POST http://IP-адрес:порт/GetAutoInfo



vDvqon0e2xgFx+NADprkQx78ggehQHTdZjfvIo9zZY4xmQ9xpYjJLI7HA6GsBpHtb+CVcgrIM/  
TNAHo9lqdtplz080MsuBkJFgt+pFTnxzaxZ2aJqTueOY8fyzWNo2oRSeIXuHMqI4UmRdxiu0n8Y6RZMntw5XusNsZD9BQBhL4p1  
y4fdB4Sunj68zgzfFXh4q8XKw2+CXZCOCL2v+FVr34k6SisoLuznnBVU/9CArp/  
C2u2+v6Ql1bBwg4+dgT+LAGVH4p8TFh5ngu7AxzsuUP+Fcb48lv9SaG8n0W8sWVShMpQhvptJr20uc8baadS80Tqqs0kfczqF68UA  
eJ2tXG67PMBYDQatFM9GFZ9rbNa3LxzR/vOuSu0K0Q0Q0LADfKA6KUnkqer0FP0yc1Gd4HQ0AOaANAPv0zyk/  
vinDpkj8KMZ6LQABYwOXpNidnFNx9KUA+goAXav9+mFRnrnmMDjkUgoA7raGPWojHzwacc/  
SmnIzQA0j1NNxSFxnrTtwI4oAUL70EHvTCz4+Tk0zfI0vJoAsLthUg0FRnIFRbu0aLujHFADHJ7mm96VyM0goAU8U1P24X1+lIcY  
oATjHvQGwGop0LADTz2FLQcDmj0e1ACiigA4pSFx94GgA/  
KlAzTKUH3oAXp2rM1+UR6cEz95ua0ya53xPPGRxex4oAzrK3TzjIvQD19a6cW8Hkb5MDHcVy0N3c2kEYht4pSRyHANXk1fxDMgC6  
FBKv8ASsooA2Ildj+5ZgPwrKQH/lqzP7GuefXFrFo3LXGLW1v7bfg5UL4j1KX/AFGnxTEf3XoA6hRHFwiAVIs0h4LGuW/tvXh/  
zACx9nFPgt+IO/h5gf8AroKA0q3N2JpdzfwuX/tzx28PsfYMKX+3fEPfw7J/wB9CgDqgxxSF8GuY/  
t3x28PP8A99Gk0v6+P+Zcdv8AgVAHVhZjFG7muVHiTxD/ANCww+rUp8ReIv8AoV2HuXOKA0oIxTfwrmv+Eh8RkceGG/77FRtr/  
iUn/kWn+gcf40AdMzYpokA+8a5r+2vE7HI8PEH3df8AGmtqviUnH9hc/wC+n+NAHTtJx8qM1Qs5zjaR9awBf+Kcf8glv/4HH/  
jTPT/iokj7Ii/8Dj/xoA3ZVLWmK4zUL2yHPUGtU/8ACUv1a3TPqyVn3ses22Gu7ix07usK/yoA2/  
C4tntEKuJFWKRSrEnoRV650XwheSfBm7DLjpuJ5+nFY3hZ05bC6t3uSjLk3JtTt9K020iBzulkvSf9g7f60AURjwL4TmtGhs5ZY5  
m0EYR5/8AZqrW3ha80VAF1Jnt25XemAPyatQaXarkRG4V+zyzbh+RNZF1rd6ly9ssUF0qHaSIS2PyWgDVj8kd97fw+fcMP/  
ZqS5vEgs3a04hY4wNpb/Gs+GS6LGVsLTP/  
AFxIPGrV9bOW70+aK6kiHjHy4AGD+FAFFQ13bwyZDSgdjT9jR8yMsf8AvGubvYJLYikeZZf+uZJqC2s455L+Y7SccDFAHThlycOH  
Hqp4phck9KW1sobeIRrIXa/vIIFJz9+gCAsw601nbHC/jU7eURXiaj/d55c0ARB3NKS/XbUg8schuakM4I5x+vAFV156AUzdJ/  
dFWSUPf9Kb+7/  
vUAdeynHLc0pQkfeUj8qkfhQ9ah39RigCN0XPGaYEXPJNT8E9KQKRoX+NAEQTBGNJz61LRjJ4FADKe0e4BFKU2jP9aTg9iKAE25  
I6Uu3BwefpSNj1pAcUAPbjgU3igZPU0LACnn60nFJ36UvGMZ5+lADW6UnF049cUFcUAKD6UrEkcz0zGuaAExilxR10AKTB9KAHDO  
cVx2vTLPqWwHpxXwV5LMMkn91a4RnM+om57nNAGnEAixknAHWtek8S1tmYnkZxZwDeXLWslYxIf7tZk+qTxf80Bv9mgDQaGXVp  
2D2YLnLhW1pdnb2vEe4n1J61z9o0qIA5J9uwrZtLmOM/eAPvQB0SME2RUWdy+8fzrHXWoI+GJY+iJNSf203/LHT55P97A/  
rQPc8A/eb86dlx/EFzrI+36xLz2DpsK/9dJP/rUGTX2PP2KI/Un+LAG0JG/vH86cJW/vE/jWILfv3+/qqJ/1zBpn9L3LH95rEp/  
4D/8AXoA3t0v+1+NRmV8/NLtp4rE/sG3kP72/nc9+AP60v8Awjem45nuD/n60AazTga/6Yqf8DFVnupBnZqkX4kVUHH/TAMbpz/  
w0kGhaZnm0Qn3egCf7ZJ/HqsWfbFma69dXUfgv+FINJse4VHx6FqX+yt0/wCeR/76oAjWXc2Trq/  
TKf4VKskP8WqWp9WmHSt0xjy3/76qFtF0s9Y3/Bv/  
rUAWt0Bztu4w+jCsziY5bBgGUsOmDtn0HTDn5JpWkqncabZRxNJEZQw6AvmgDl4b6bTrwSp5hAPkoQM/mK1f8AhNoV/wBZotxi/  
q156fKBPeb0dhxxwczPnkUADk3JgZyvh+Mf71yx/rVB/FwoLcSS2VvbW/mnJVgzc/  
nW0ST2pBuB4FAHwaX4s1SeRor4xFT0MEZGPzJrciu0tEZpiGyKZ0K4SznkhLWQAEqc1tpqF30hVbFpF3bhs7UAAn/  
aErtDwff4lFyrQLbyK6yk8/ik05tUvvggj8lrcY/  
iGarvpU9ynnMqknIFAGrAshRd+5s89KLZFHABH1FZSTtLdwRTSPHLEPugcMK1g3uKAIyhPem+WgB3Z/  
A09n0a0oYc8eLAEK0D0FLs96duHb9aXNAEZSjyx3qCtPekyD70AdbsDHLLUNNYAD7mPpU3A6cVgEc50aAI1NPphUg08Y6ZoATFAI  
F0+bHQzZjymAG0QpWpw009BTSM896ADjvio+9LR3oATHPVtV0NAGWysBT8rux0HuaAIu9JxUjleiKH3FR89jQAMCo6j8DmL3A  
jpg0ig9WIp7ALex+lAEeCecigH3pRjrTsAD75yexFAD2360u4Ed0aCuBnI+lM7cdaAM/WpvJ09wOC/  
FcrZJumLe9bPiWRzJDCvYekVm6em0ZNAEGqsTcxxhsfSn6ZapHP5jn001Vrk+bqoHpVyCUI7jPINAF8RLNjgkqP8AZFXEsrLgmAv  
7uapRykfNmLe9VpV0BQBSIYIQAKaL+AQUXfHwufGqRE4WQZ90amW54kGUHlfPotAGybsf3h+dN+056GswQakRldPuj9E/  
+vThb6mP+YXef98D/GgDR+1e9NnyfU1n/ZNVY4GLXp/4AP8AGNDT9UPXT7pf94Af1oAu/ajnaQU3R/vVS/s3Zr8kL/  
vBSfYlWd5p7BP965x/7LQbd+1H1pPtXvVI2sq/e1DR0/3r0j/  
wBkqKQBZq+hr9b44/9AoATdHsab9pY9TWP9stlPz6zoI+moH/AON09b2xz82vaCv/AG/k/wDsLAgR9oPrTPtB9aofadL/  
AIVeuhj6XJP/ALLSfatG6f8ACT6SP+2p/wAKAL5n96Y8wKnnNUWutI7eKNJ/  
7+GoGvNJHTxRpX4EmgDjv0PmuQrEE9hmqrT2c28tvyrZe501jlfFGmn6QE/+zUgmsu3iXTift7Kc/  
wDodAGP9kb+4fyoFow52n8q2w1ueniGx/C1J/8AZ6AEPmficyP0syf/AGeDJS1Y/wN8q6jSneG0VdzL+OKoKEHJ12zJ/  
69CP8A2erMctoB8+sWmPdSv9TQBteeHEmGHo3NTQNCibaigHsBD9t08cR63pRb0e5Kk/  
+Omrttb6jcl5tpHbXqDtZ3PmN+W0UAM1SxEMqXSKCAeaeNRKCM9PbFJesTSWTI9r0jL1VhyKrWTSyQj9xJ6UATBdzGm+W2c9qn2S  
9BDIPoaa28cGF6AIdqiknSk0ekULMKtjmF8+AEVL+NLtb/nk/  
5UfMP+WTfLQB2LAj0I9qAFweT+Ap4ZwOD+Yph3e1AETEDqf0pFBPT8jRJTl01cbQ3saAJF29yAfamkDqDRjPQAuH44oASmjIpfwH  
1ooAaQT92kHDe9PFIvQc7iD6YoAAvBzkGmkHPWkz8GgAnpzQAJLjqfyopSvc/  
lTc0AFITg4zyac0c8H6i1Voxy0alvU5oAjGRwakBPoDSFVjyBik257mgBWBAYtgfWm0Ee9MPyKT6DPNAH0ag3naLKTzgyFQ24CRM  
fSrc1syZly4JcZqPL+6tpD9aAMq0HmahI55AzTo2AmkPH0pNLB2yyH3otV824jj7ySbf5mgDaS0K1tVnuUMkrjMcB0FA9Wqq2qam  
GzbSwdkv923tEBH/AALANJc3TXdw8jEYz8oHYVfQAG51qRtzeI9WB9I7p0H5A04yam64bXtZb630n+NI0tTKmaAKhtpn0ZNS1KT/  
AH7tz/WL+xRkYdpX/wB+Qn+dXcGpSm7DQBQbS7Ffx89rEx/2Lbvp9j6Yethbf9+1rQ2mjaaAKH9i6Z/z4W3/  
fpf8ACnJpVhGcrZw4PtGKvbGpwj0AhWCbFuwRj6KkF8uMewv5VJ5dKEFAEP4D8qdx/  
dH5CpCqzVUANzx0H5ULP8ALNAX1FAERxnvSzxUrJ6UgJPNAEf4Uu5vU1MIqcI/  
agCHLY5JNG9jwTUzKMDkZsoAZnNnyDwRUuykMe01AEf+eaYYImkVy7x91wOR+NSlT6UbT6UAbRuP7Q0pzIxNxAmmxHLL6msjTpC  
Hd0mD0xU1jN5V4sbfdmUoR68ZH61RgJh1Ir36Ee9AG8vldSST6Uw5zLUJHs0BS7nzngh2FK0jsMFj9QBEBWYHlce1MYj8aGJ3HNJ  
QAmM03H+1TyE01R0AdvjQAFy1GRxS7y2CCwz7kUrHjBQfUGcAgZxSbfaLfrUGK7MYAPrk0ARgHNB4p+KacE4oAQqQMnpTTHFO  
bbjCg/nTjtcG+wB+PNAEY6D0c0jDPQHPvUrE0Btj0fdhTGDdqcUARMjr1XFABzxUgJHBY4/  
0LMRIYcMUARngc4pnBH3hn8alaE7Qcg+2ajKYPNADVJUHJNOA78fnQcA8FrSs4HQKf8AGNACEgddg/  
maF3PNIpxkrtpMn2oAUjqainbEDH2qYmccVwvDi3PvQBksCzRsecgisvU28u1ceta7L/  
okMno2D+dYettjKge9e340AR2SeVp0jHrio900LpZAp0xGk49uP61YPyaWfeolHKJcOHAkWFcfUjH8qALFtC3LLkZ71a+znH3TVmz  
i226d+KsgdsUAzi253dKtx2xI6Va2LnpTL0GoAq/  
ZCDmKnc9K0xgjpRgeLAGX9mx1FH2f6vffBbAFR4+lAFT7MaPIIq5ij8KAKfkUvkVaovKAKvkClMAqzxiKAKvk0v2b6VZwKMe  
LAFb7MKd5AqYjmgDmCLYRUi2wPNS44pd3GKAK5t1JNM+yj1q1SHg0AV/  
s4FMAeVdVN4NI8JHOKAKXkCk+zmrGKUUAZt5E0MQnXrGwb9aqamwj1ISqOHxJ/30M/1rauY/  
MtpEx95cVh3zGXT7Wxq21o20P7pwP0FAG0hcxqT3HGKk2TmmVbX6k1W06RprNop4xVqkBwefrQBF5bYy6f0mw9hVjJV0IH0Dwah





hg0a11aWT7scn4qRUU0jxf6xCPY0AQWGM06cXMM0rB23bXatMS5PashpSeVJH40qysDy3agDVMvPY0ok9MVkeYx6sa1S4C8Z/  
WgDTELDPLSKQcXK5GT9BmnCT/AGW/75NADkkwNvpTjIagVGkuNoJXPqK0orRV+8dxoAhhjaQ/NnFXUGSL/  
VqBSgBRwKeh550AG44PSqs1pbSE77eNiEU4c1dbBqPjSaAMSSx+z3HmRKAh7Yq1k+XjIH4VfmTdAwA5xWQGHQJn3zQA8HaPvCmec  
F42k/h/9emNn0BxBw7yYoA65iqj3cAppmjYz3D6t/  
9apWURjBffn0YjFRd8kHH1oAY3PNNPTNO4pDQBGsfWmZDvnmSKS0Kr8g8k0ASiT1NSZGDiqrC8iLV2AoAnzRk1FuPtShjQASCoy  
KefemMeKAF6Lw0aXzCeAqLj20f51GkhVvbaduTcwb94fQnFAAN5PJyPY0hjBOWAXjvQWQn/  
AFagfnTGbaeFJ9s4oAaWHTp70iuwIwRn3pGkdupOPQnNG6gBXdnIyRx6VxmumZr0nXBwa7LIAyC5rLvE0nXMT4LXnJRYAbnkUAR2  
5HlkVYUZBqbnk7Rmrv8ADQALqf3mz3zWnAq5JaIOBzhs4/Q1kIXw5B6V0VrdzPAUjnkRS0QpxQApntzCFGnQQt/eiLc/  
mTVfygXznipDnPPVSouTmgBv2f0Yinrak9XNSqKlFAEK2qA87qUXzBcttHpU2aUAF+PSgCm1vnoaT7Mu0Sfzq2+CfL4pFTJ5oAZ  
HbQnsfzqX7JD/cFSK2n0ARCGNfuoo/CpA0Nq/  
LRRQAYHoKTA9B+VLSfSgA2IeqL+VAVR2xRnmLoAKytTTCQQA1D0NYd1MzyEEYwaAKe3HGRSBStGZJ9qV/  
v8dKv2S+Zhiq0AZxXnByD70zYD0NXbpVEx45qvs46UAX9NaQggrx61pM5RVwhP0rEspLmx61uBtwG01AEF2MGKR04NXUbcoOe1  
Quu6F1x2pLcLosd6ALA5qTAXmox0pcnFADiwxikQe9NpeaAGvKUBaVYg8ZARL2oJHQsV544rWycYrLvUauASMZoAYUVv13fieKY0  
cKnBnQe2KkjU87QCMeuKy4bGDQB1rL0CB+dMPpF8MVPK+RgZUdwTn+lQ/  
U8e9ADWbFIDkdqjkw0hzQjZH40ASNyKrOnpU5PGKbQBVJITU3easNtwfWoTsPwgBMU0Spx609W3GoDjdgU4buoJGKAJm68UhgRSL  
mkHG5y0vAqIy44IoAa7N0LcD2oXbjnIpgJZuBn2qTLjrgAPegAwpbB5FLIe+HHbUPL888D2FN3Z6g0A0K9yCPCimMQDn06kMn0M4  
FRlhQBITknAAqhRD2Eo2gdKs1s9KpXzF6I4ye2aAMSdg4q+SPLRmifLH2q+MmPPH40ARSKrhvQ1t2EgkQVhyHchqzpwQAM9Djg  
Dodh9KeigdRUcEu9Km/  
EUALgULIWAppBjzQA+lV8HpTAWppPOQAJeppynb0qNXBHwKBweaAJd9Kp3sFB5NRbhsMy+vNAFLlZCVPUUwNg81D5vH3qaZMigC  
x5opN+elvt/  
PWjzPegCxpucd6q+Zz1oMg9aALXmCqtxaxTnP3T7U0y4Pwk84UAUvdlkzLJUB2NQtP9zjKnGP7rVf8454NAN57UAY7Q3QY7opT7  
LTR+86eW/  
8A3ya2vtHPTMT3oAyooWaQFLcc+lb8YXyxfxqMLhujYp3nj1oAtbsURKIaQfaFHemNcg8g0AaJkwmGQ54r0N1iLW6HqKANATNn  
pUmcc1m/acU5LoE4zQBo7xVDUeTEw9cGniZT3qC/YfZUYHPzUAQZ2+360FgaYGBXPOfrQCR3FAHXF/  
nzj8xmkaZscnG+i8U1xxjB+0ajYrt+8SaAGSbi3zcf8CoR1A0c59qYx70zcKAJy2RnOKZu96b2pDQAJDPQ1AY2zyR+dTEjpTePwg  
BnHvTvMxwM01gBlirGU1SpHBzQApLAHVTC+epNI6k9Kh55zQBYXbw2adLIMYVlqqucYzSEkn3PtQA9246iojMQetNfL8E4/  
CmFAoyMEe4PNAEnnL/FTGdS0KhdS8bVH0phJxQA8vg8A/  
hVa7k3Qsv0oZ2x1qtNnYQe9AGWn+vKYrSkBFo0VAz681iStEvDFieBwjBIJovXigBS+cgVFbz+VPj3p9vBJcym0Mcmq08bRTjPX  
PNAHT210vlg5xU4vk6A1yYu2AwGIqMXV1IXEi3fU0AdedRRW5wfrUT6kucgCuY/08nkKPwP+NB+3Hj5W/A0AdJ/aAPekN/  
jqa5pL1DuVAHPiP8AjTbDSqwVypz6UAdQNRA70HUR6isATEnGaXeT3oA3f7RHrQdQz3rB8w5607zD60Abn28etIb70IrE83PGaPM  
9zQBtfbz60g1D3rG8z3NHme9AGwdR96adQ96yPMHRXQG0tAGv/aHuKT7f71k7x60F6ANcX/  
HWkN9z1rK3j+9RvH94UAav240v249jWVvz0Nj5nvQBqG90euaa16S0DWcGJHwjn1oAvfbD3o+2npis7d6mlyP71AGkt2D3pGvV9R  
S6Foa63qP2VzLzjBjODXa33wfsre3a4g1C8JvcshK/4UAcMb5T3/WgX2DwabcabEDmN2vGI/2h/  
hVX7BpDn5ZLpfqf6UAAsV0WxyKlnmL2u3PQ5rMz7SJJ9nmkG0jZ5qxDcytFsySfU0Ab8fzA7GGRyRuv1Fatn9nbw9C+1RN0Y45  
rNbh1OKA0ocqp4dx+gqqzZJq2V5QkqEQehIFV5F64oArSyj0Bj8agBINWHjB+TQFSDjFAE3nCjzM9Kr04cDIoAkLU3e05xTCcmmk  
ODQA/cPwk+LR/  
xUtADi3GKjBfKRzTWU460AJkd1x7DNNfKcgsD60wg7+9LJLV+ZHB+mKAIy24jeC3rTWF5cHOB2ApRtIjL7T2BPhyUaS4+wAoAjZ  
LI+UfnULH1B/LTskHqfzqQ5P3jn3NAELn1qrcSYU1PJmqtWuIoA56+k+c1oaVpviAz7Vm3q/  
OataN6UAbP9mvd5IAzjm+qXIluHK7cZ4xT2UbyD9ao3AG7GKAI+SVNOiKkRS0pwn4J6VZaGxf7zybj6MBQA9JzjrS+djPNQm  
2gU4Vzj/aanC3t8YMHp+61ACibg8np61VJ3En0qc2SgePM12NL5CAGAX/75NAEHmyf3gvvijfKekoP/AakKxDje3/  
fBoHly+8x+iGgBmZj1nx7bBSrvz80x/BB/jS+ZDn7zn/gJoMkPcuKAHLrj/j6k/79D/Go28zt0T/wH/  
69L5tv6SH6CniS1xjE2fcf/WoAg/fD/Lr+lgZf+e36VnvgzjEn5U7MX92Q0AQZk/56E/hS750zsKsZtsc+bn2jJ/pRutfSY/  
8AACPGUAV98veR/wA6MuePMKH/AAKrGYD91JXPpKH8DGgCDYe8kn/AH1QE/6aS/8AfVwBSP8Ayyk/OnbR2hY/jQBW8v1eT/  
vqnCIer/8AFVT4Y9LdvxNKF1z/AME1AE01F7t/31ShV/2j/wAcqu+Y0tr+tg58/  
wDH0PzoAavLgfcP4tUsfL5GI1qaKKV+l0n4vj+tbFho1/ckeVZW00+  
+7Uf+zUAM0XV4d81Nbu4tp5EGCpjXnd1qPxoW0i50yWK2ivEuJEx88WACfxrmpdGvLaPasFsm8LVvgr+Rgq50yQn95aBR3K3Ib+ta  
H0z3PnuX3Ek+tvTnPFdethZAFfLJb3kFU7jTFHKRkemCKA0c20ccVYRI41D7Dn61oNbyRjBRM9v8AIqtIMDDDB78UAaFhf0bdYQo  
2ls1bKkn0BWLbMAq4J+96Vqbc0AdV94/  
epH+UdaSSRuBxx6KBuW47uRmgA60htI6Ux92crkfjS+YxHioAY0IJzmo2XFsmXjoajL57UARHmkpzEA4yPzpPMXsMUAAPSDSbly0  
1BZRnBFABSgmeZz1pS/HA0aAGYDPjIH1pJQM/eBpu5g3TH1pGL54K/lQAw4PrS/  
KB90sfrjFRmGQnPMfpmkMb55k5+LAeb53c1EUWjAXmpDGxzL6j2f7VAFeT0ahdQw4q0yZPNVnTB64FAGPqFsPLLYqrpnyzEe9bF1  
ErW7/ADVk2gAn0B0NAGpKf3v4VQuMlSirz/eBz2qrIBQA22Tc+0K00EcS7nChR1JqnbAB/eu38AeH01/W2uLyMPZWZBVGHdV/  
AFoAm8PeDr7W4EuFQW9u30+aLlh7c81t3Pw0vFX9xe28rejQ7f6mvS1VUG0AADgADpS0Afp0saZc6TdNbdQJ9spgH3HNY7SNk7Q  
OPavofxHolvrmy28qAuATG20VavCH08xS3ET/fiyD9c4oAxpZ5s42dPQVB9oL7R5NWJ1iWQ58zPfaKrN9m5y0/0A/  
8AR0AJ510eLu1J5ty0sDcoWnmDw92D7KaaZbUdiW7/ACoAm+03Q6Q0aBdXQ/5YKVCJIG6TXZ9mGaXfHg4ef8eKAJhNct/  
yyajzrkdYTUarEeS8x+hoMlq0Gnyf+A5oAket0ekLU9ZbZp5BH1NV/Ns+63h/4DU8UcbfNGHI9GPNADz9rPSPn3ppF7/zx/  
WpGHUKS6SA+3NQ7YicCK4oAeBe4+4B9T57b3ttH41H5cfe3LP1FSCGI/dsXb6A0AIWvOm5B+NA+0g/NMn51IsJAWNNk/76NKILH/  
MHP1LGgBq7+9wgNPKsMf6TEPxpJfA0V09F9qeIm6Cy+iPUAKmc/  
8AH5Hmp4o0kkCmZD6AmkigtctxbWwPuymtK1jLrxm01H+6VzQBoWglK5ULGSx6DnmvUfd/AIQtrKFJrtFkmIztxwtc/  
wCF4YZdet4hghI95HQa9KHvQBA9lavHse3iK9MbRXP6z4Ns2FntFW3na+XA+VvqK6ekoA8G1XT57Cd4pVKyKMPSSu8Yr1r4ha  
ev2eK9QYP3H9/SvJzh2FACwWArEM/NW0gXYMnFYtvwF46NmtkXAwM4oA3iSkIzZvOuP7ufxqM7W42rQBWMjMaLUMFzk/  
hS7UHbFG8A8GgBMDHFMYPDSn0+f4vzphLIHDY+lADGVTxtH1ppiUUhLc4J/  
CjvhcgdyAG7BR5Q0TslwKb5zKMKSafSgA2r2FjJHQGo2LpUGkM744cg0A0cD8ajY0m7PP0aYwzQA4tikyCvXn6UxmGKjMg9APwo  
AVuD1q0hnHemllxwTQAxSYPNRHBz3A6053HY1DvK4NAETkgMoPUVIRgrK/  
1rbdhuzmsLnR3jgEbc0ATLluAKryNg1KzBfwqPI+5uKALlu3zivYfht0P7MurfABD7s9zmvFoH+au98Da+mk6kDI37t+HHoPwG3C  
ioLS8t763We2mWVG7rZu2cDqKAFJGDyK8G8SSLD4kv1UjAxPT65r1DxT4otdPspYIJg05GdtP3RXhmoXzXF00hJ04+taFA4mbeQs  
20em0f1FVmuJ0n2kA+pUVIXct8sUbfXFRyNk04t4D9cUAQNcyBuNRiz/ALgo+0TLCEv0z6inF8KXzps4+x2X1IGaQsxB/



Пример ответа:

С одним кадром:

```
{
  "results": {
    "color": {
      "error_code": 200,
      "tags": [
        {
          "id": 0,
          "color": "",
          "probability": 1
        }
      ]
    },
    "mmt": {
      "error_code": 200,
      "tags": [
        {
          "id": 0,
          "make": "",
          "model": "",
          "type": "car",
          "probability": 1
        }
      ]
    }
  }
}
```

Параметры ответа:

Параметр	Описание параметра
type	тип ТС: noise - шум, bus - автобус, car - автомобиль, motorcycle - мотоцикл, small bus - микроавтобус, truck - грузовик
Прочие параметры	Используются для поддержки совместимости API

## 12.8.2 ULPR Server

**ULPR Server** соответствует системному объекту **Канал распознавания номеров**.

### Поиск номера по изображению

Для поиска номера транспортного средства по изображению используется POST-запрос.

Общий формат запроса:

POST http://IP-адрес:порт/lprserver/FindNumbersByImage

Тело запроса:

```
{
  "id": {id},
  "image": {image}
}
```

Параметры в теле запроса:

Параметр	Обязательный	Описание параметра
id	Да	Идентификатор сервера
image	Да	Изображение ТС в Base64

Пример запроса:

POST http://127.0.0.1:10001/lprserver/FindNumbersByImage

```
{
  "id": "1",
  "image": "/9j/4AAQSkZJRg..."
}
```

Пример ответа:

```
{
  "Plate": "a574mx|97",
  "Status": "OK"
}
```

**Примечание**

Успешный ответ зависит от настроек детектора, так как не все детекторы могут распознать номер ТС по одному изображению.

## Получение изображения по ID

Если запись кадров ведется на диск в папку (см. [Настройка хранения изображений распознанных номерных знаков и кадров ТС на диске](#)), то для получения изображений можно воспользоваться HTTP GET-запросами.

Общий формат запроса:

GET http://IP-адрес:порт/lprserver/GetImage/{type}/{id}

Параметры запроса:

Параметр	Обязательный	Описание параметра
id	Да	Идентификатор изображения (название файла кадра без добавочного _Frames или _Plate_numbers).
type	Да	Frames - получить кадр с ТС, Plate_numbers - получить изображение с вырезанной номерной пластиной

Пример запроса:

GET http://127.0.0.1:10001/lprserver/GetImage/Frames/66FB34A2-1B38-E811-A92F-001A7DDA710E

GET http://127.0.0.1:10001/lprserver/GetImage/Plate\_numbers/66FB34A2-1B38-E811-A92F-001A7DDA710E

Пример ответа:

Изображение в формате JPEG

## Получение результатов поиска по номеру

Для поиска по автомобильному номеру используется POST-запрос.

Общий формат запроса:

POST http://IP-адрес:порт/lprserver/GetProtocolNumbers

Тело запроса:

```
{
  "id": {id},
  "time_from": {time_from},
  "numbers_text": {numbers_text},
  "numbers_operation": "OR"
}
```

Параметры в теле запроса:

Параметр	Обязательный	Описание параметра
id	Да	Идентификатор сервера. Если необходимо получить результат поиска по нескольким серверам, то задать нужные id через запятую
time_from	Нет	Начало интересующего диапазона времени хранения информации по номерам из базы. Формат YYYY-MM-DDThh:mm:ss.sss
time_to	Нет	Конец интересующего диапазона времени хранения информации по номерам из базы. Формат YYYY-MM-DDThh:mm:ss.sss
numbers_text	Нет	Автомобильный номер. Если необходимо получить результат поиска по нескольким номерам, то задать нужные номера через пробел. Также доступен поиск по шаблону номера с использованием "%"
numbers_operation	Нет	Параметр указывается, если необходимо получить результат поиска по нескольким номерам в одном запросе. Значение параметра: "OR"
cam_id	Нет	Id камеры. Если необходимо получить результат поиска по нескольким камерам, то задать нужные id через пробел
countries	Нет	Страна. Указывать название согласно локализации интеллекта. Несколько стран указывать через запятую
plate_direction	Нет	Направление движения транспортного средства. Значения: 0 — не определено; 1 — от камеры; 2 — к камере; 3 — направо; 4 — налево.
comment	Нет	Комментарий. Несколько комментариев указывать через пробел
comment_operation	Нет	Параметр указывается, если необходимо получить результат поиска по нескольким комментариям в одном запросе. Значение параметра: "OR"

Параметр	Обязательный	Описание параметра
speed_from	Нет	Нижнее значение диапазона ограничения скорости
speed_to	Нет	Верхнее значение диапазона ограничения скорости
validity_from	Нет	Нижнее значение диапазона ограничения достоверности
validity_to	Нет	Верхнее значение диапазона ограничения достоверности
numbers_region	Нет	Номер региона. Если необходимо получить результат поиска по нескольким регионам, то задать нужные номера через запятую
plates_color	Нет	Цвет номера. "IS NULL" – не определено

Пример запроса:

POST <http://127.0.0.1:10001/lprserver/GetProtocolNumbers>

```
{
  "id": "1,2",
  "time_from": "2021-05-28T16:10:35.000",
  "numbers_text": "K673УК163 P127P062",
  "numbers_operation": "OR"
}
```

Пример ответа:

```
{
  "Protocols": [
    "frame": "",
    "license_plate": "",
    "regional_code": "",
    "number": "K673УК163",
    "detectors_name": "Канал распознавания номеров 1",
    "speed": "",
    "country": ""
  ]
}
```



```
"date": "12.06.2021 13:09:21",
"recognizer_address": "",
"valid_speed": "",
"speeding": "",
"direction": "2",
"validity": "97",
"alarm time": "",
"alarm_initiated_by": "",
"alarm_accepted_by": "",
"comment_from_external_db": "",
"alarm_accepted_at": "",
"alarm_handling_delay": "",
"comment": "",
"alarm_type": "",
"alarm_processed": "",
"external_db": "",
"red_light_phase_start_time": "",
"time_passed_since_the_red_light_phase_start": "",
"category": "",
"camera": "Камера 1",
"type": "",
"vendor": "",
"model": "",
"frame_from_synchronous_camera": "",
"dangerous_goods_class": "",
"dangerous_goods_composition": ""
},
"frame": "",
"license_plate": "",
"regional_code": "",
"number": "P127PO62",
"detectors_name": "Канал распознавания номеров 1",
"speed": "",
"country": "",
"date": "12.06.2021 13:09:38",
"recognizer_address": "",
"valid_speed": "",
"speeding": "",
"direction": "1",
"validity": "69",
"alarm time": "",
"alarm_initiated_by": "",
"alarm_accepted_by": "",
"comment_from_external_db": "",
"alarm_accepted_at": "",
"alarm_handling_delay": "",
"comment": "",
"alarm_type": "",
"alarm_processed": "",
"external_db": "",
"red_light_phase_start_time": "",
"time_passed_since_the_red_light_phase_start": "",
"category": "",
```

```
"camera": "Камера 1",
"type": "",
"vendor": "",
"model": "",
"frame_from_synchronous_camera": "",
"dangerous_goods_class": "",
"dangerous_goods_composition": "",
"plate_numbers.id": "{6696D008-30B9-EB11-9644-1831BF4C3BFA}"
}
],
"Status": "OK"
}
```

где **plate\_numbers.id** — идентификатор изображения номерной плитки транспортного средства и (при наличии) кадра с синхронной камеры.

## 12.9 Приложение 9. Интеграция с Каналом распознавания номеров ПК Авто-Интеллект по ТСР/IP соединению

Для удаленных систем существует возможность получения событий от Канала распознавания номеров ПК *Авто-Интеллект*. Сервер с запущенным программным комплексом *Авто-Интеллект* выступает в качестве ТСР Сервера.

При добавлении нового номера в базу данных ПК *Авто-Интеллект*, Сервер отправляет данные через **ТСР-порт 35555** и **ТСР-порт 55555** в следующих форматах:

### 12.9.1 ТСР-порт 35555

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?><CAR_PLATE version="1.0" direction = "in" cam-
id = "4" time = "2020-07-21T18:37:44.695" plate = "x000xx000" plate_mask = ""
confidence = "99" plateImage = "imagebase64" >..imagebase64..</CAR_PLATE>
```

Описание структуры передаваемых данных представлено в таблице ниже.

Обозначение	Описание
direction	Направление движения транспортного средства (ТС). Возможны следующие значения: <ul style="list-style-type: none"> <li>in - К камере (определяется по номерам ТС)</li> <li>out - От камеры (определяется по номерам ТС)</li> <li>left - Налево (определяется по номерам вагонов, контейнеров).</li> <li>right - Направо (определяется по номерам вагонов, контейнеров).</li> <li>none - Не определено</li> </ul>
cam-id	Название камеры, зафиксировавшая ТС
time	Время распознавания

Обозначение	Описание
plate	Если номер был распознан содержит текст распознанного номера, иначе - "Not defined"
plate_mask	Страна, которой соответствует распознанный номер
confidence	Достоверность в процентах распознавания номера ТС
plateImage	Изображение номерной пластины в формате "Base64"
> ..imagebase64.. <	Изображение ТС в формате "Base64"

## 12.9.2 TCP-порт 55555

```
0x02ГГГГММДДЧЧММССККНННННННННН0x03
```

Описание структуры передаваемых данных представлено в таблице ниже.

Обозначение	Описание
0x02	Байт начала сообщения
ГГГГ	Четыре цифры года (0000-9999)
ММ	Две цифры месяца (01-12)
ДД	Две цифры номера дня в месяце (01-31)
ЧЧ	Две цифры часа (00-23)
ММ	Две цифры минут (00-59)
СС	Две цифры секунд (00-59)
КК	Две цифры номера видеокамеры (00-99)
НННН НННН	Текст распознанного номера (произвольное количество символов), либо *Не определен*, если номер не был распознан

Обозначение	Описание
0x03	Байт конца сообщения

**Примечание**

Начало и конец сообщения передаются байтом начала и байтом конца сообщения соответственно. Сообщение между байтом начала и байтом конца передается в текстовом формате.

## 12.10 Приложение 10. Инструкция по настройке Selea CPS (Car Plate Server)

### 12.10.1 Краткое описание Selea CPS

**Selea CPS (Car Plate Server)** – это программный сервер, к которому подключаются камеры *Selea* с функцией распознавания номеров. Данный программный сервер перенаправляет события распознавания номеров от камер *Selea* на сервер ПК *Авто-Интеллект*.

### 12.10.2 Настройка сервера Selea CPS

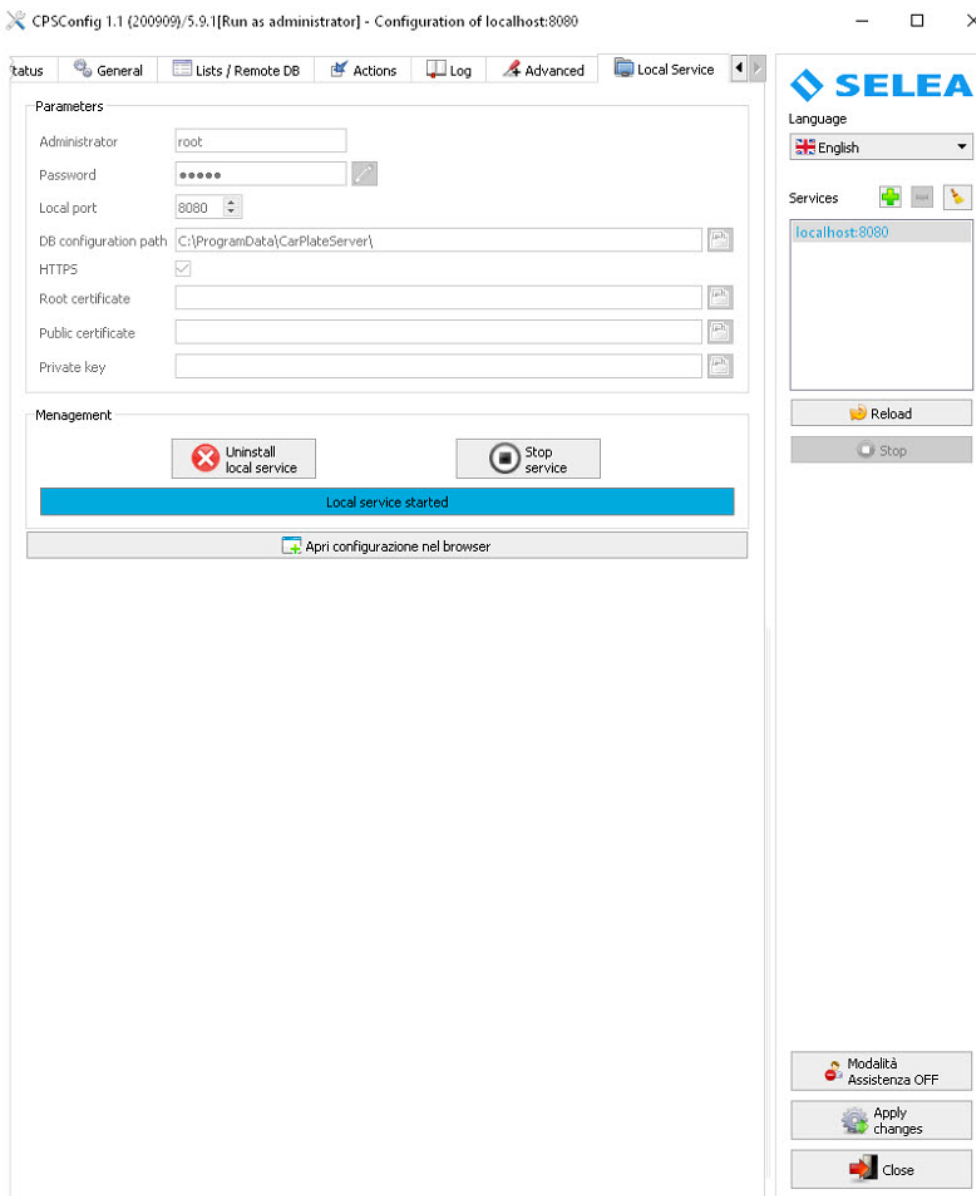
Для работы сервера *Selea CPS* необходимо на одном компьютере установить программный сервер **CPS sever**, утилиты **CPS discovery** и **Seleatool**. Также камеры и сервер *Selea CPS* должны находиться в одной локальной сети.

**Примечание**

Устаревшие модификации камер *Selea* могут работать в одной локальной сети напрямую с ПК *Авто-Интеллект* без участия *Selea CPS*.

Конфигурирование сервера осуществляется с помощью web-интерфейса сервера или с помощью утилиты производителя *CPSConfig*. Ниже представлен пример настройки сервера с помощью утилиты производителя *CPSConfig*.

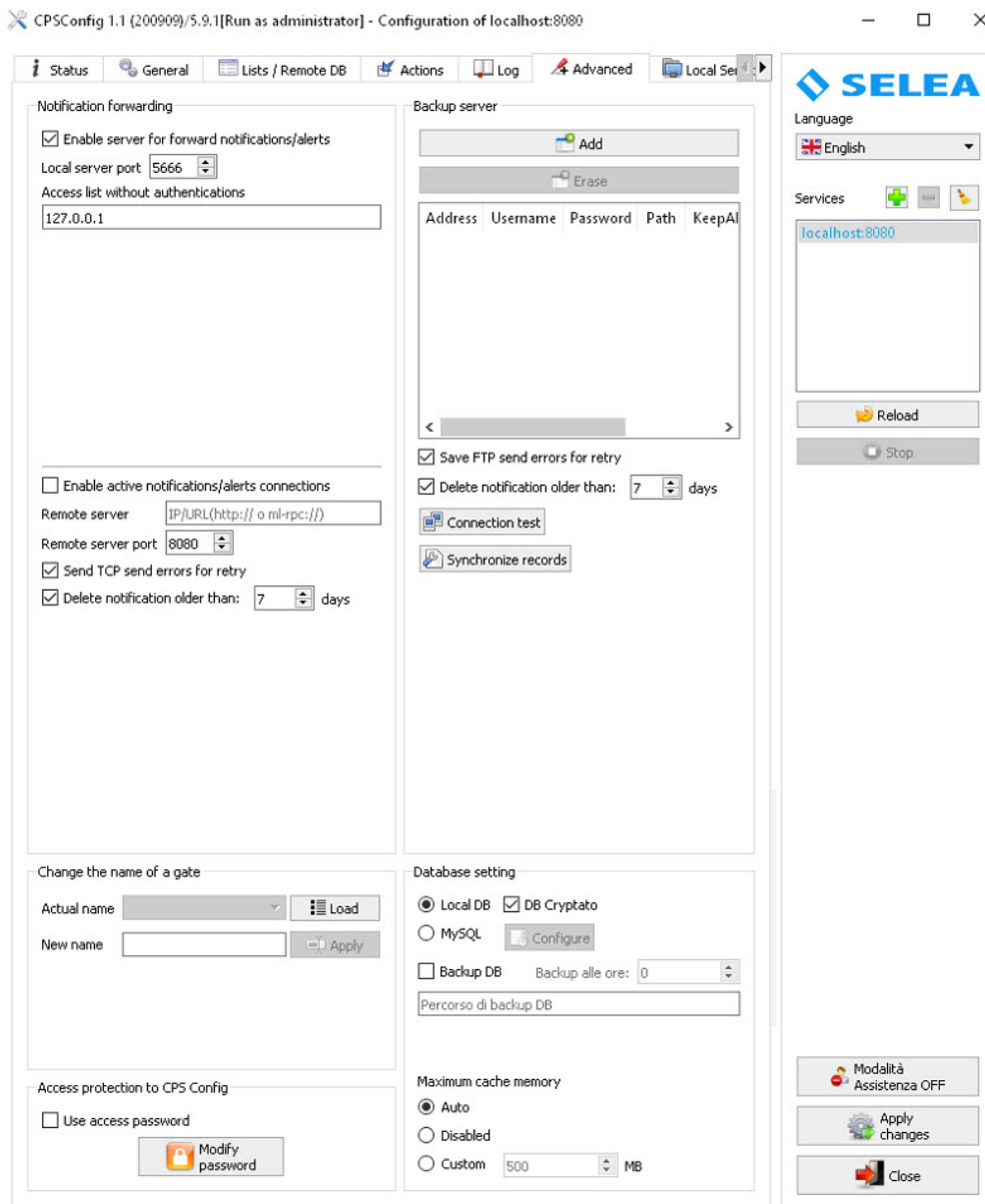
Для запуска службы сервера *Selea CPS* необходимо перейти на вкладку **Local Service**, указать логин и пароль сервера, порт камер для событий, а также прочие параметры, и нажать кнопку **Start service**. При включении сервера утилита запросит логин и пароль для сервера.



Сервер может перенаправлять события от камер либо сам, открывая соединение (ftp, http или tcp), либо открытому клиенту по tcp соединению. Последний режим предпочтителен, т.к. позволяет контролировать соединение без проблем с пробросом портов на стороне AN сервера.

Для того, чтобы сервер принимал входящие соединения от ПК *Авто-Интеллект*, необходимо на вкладке **Advanced** включить **Notification forwarding**, задать используемый порт (по умолчанию 5666) и в поле **Access list without authentications** добавить адрес сервера ПК *Авто-Интеллект*.

Ниже представлен вариант конфигурирования, когда сервер ПК *Авто-Интеллект* установлен на том же компьютере, что и сервер *Selea CPS*.



Также в файле C:

`\ProgramData\CarPlateServer\passive_gateway_carplate_template.xml.utf8` необходимо задать формат передаваемых событий следующим образом:

```

Begin{
COUNTER=$COUNTER$
CAMERAIP=$CAMERAIP$
CARPLATE=$CARPLATE$
TIMESTAMP=$TIMESTAMP_MS$
IMAGE=$FILE_B64$
IMAGE2=$CONTEXT_B64$
}End
    
```

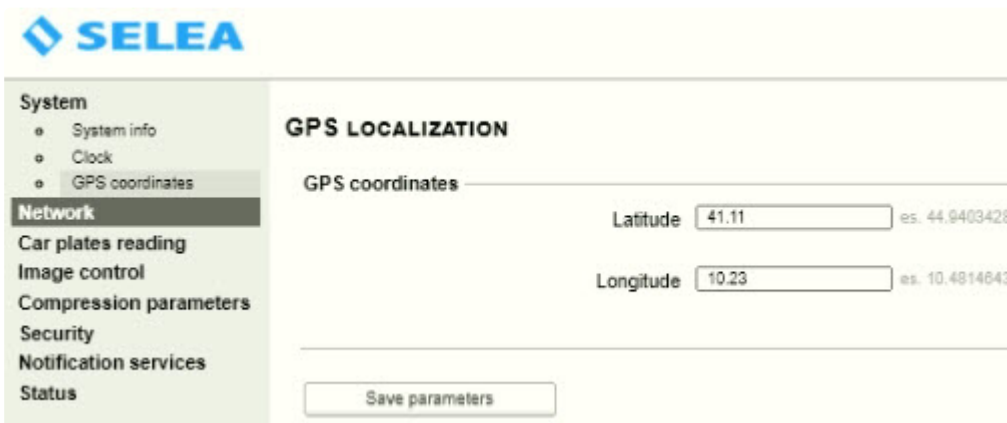
Здесь для параметра **IMAGE** в качестве значения указывается \$FILE\_B64\$ (получение черно-белого изображения), а для параметра **IMAGE2** в качестве значения указывается \$CONTEXT\_B64\$ (получение цветного изображения).

### 12.10.3 Настройка камер Selea

Для того, чтобы камеры *Selea* передавали события о распознавании номеров на сервер *Selea CPS*, необходимо в web-интерфейсе камеры перейти в **SETUP** → **NOTIFICATION SERVICES** → **FTP** и указать данные сервера *Selea CPS*.

The screenshot shows the 'FTP NOTIFICATIONS SETTING' configuration page for 'Server B'. The 'Enable' checkbox is checked. The IP address is 192.168.101.2, the port is 8080, the username is ftpuser, and the password is masked. A 'TEST' button is present. Under 'Sending options', the notification type is 'WebSocket / CPS', 'Keep alive commands connection' is checked, the file name format is 'Automatic', and the path is '/'. An example file path is provided: `i.e. /VIA_CAVOUR_OUT/2022-05-03/14/REAR/WH_AB000CD_54454_2022-05-03_14-55-13-787.jpg`. The footer indicates 'powered by Selea s.r.l.'

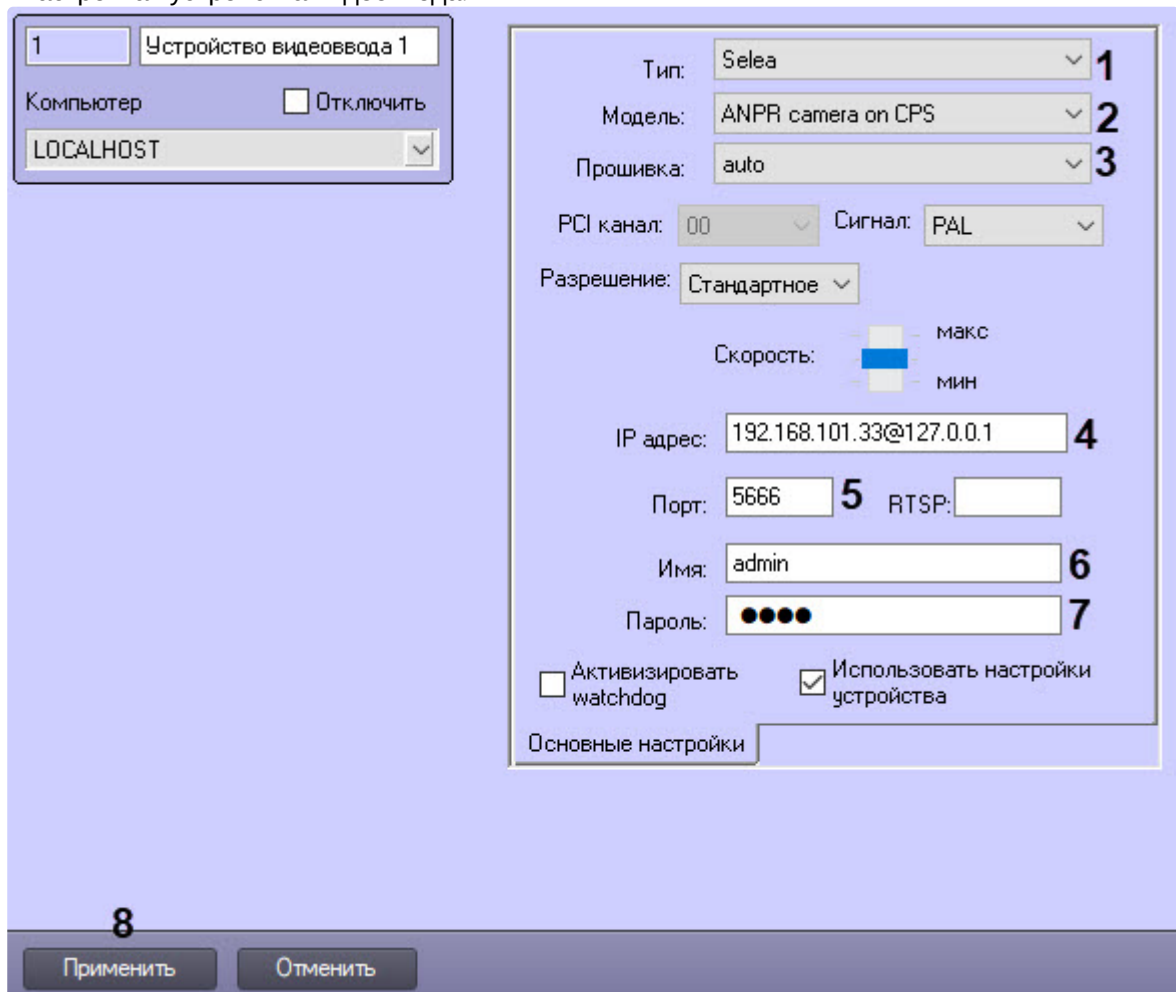
Т.к. камеры не имеют встроенного GPS, то для того, чтобы передавались географические координаты камеры *Selea*, необходимо в web-интерфейсе камеры перейти в **SETUP** → **SYSTEM** → **GPS COORDINATES** и задать соответствующие координаты камеры.



### 12.10.4 Настройка ПК Интеллект для работы с Selea CPS

Для того, чтобы получать срабатывания от камеры *Selea* с помощью *Selea CPS*, выполнить следующие шаги:

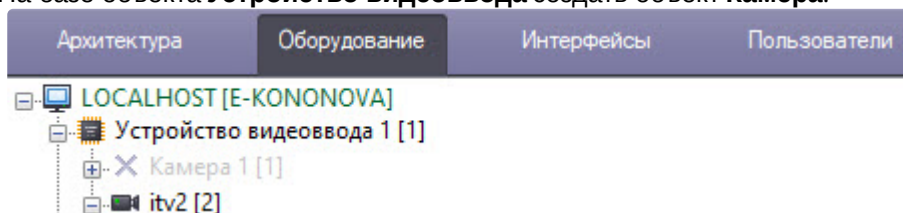
1. Создать объект **Устройство видеоввода**.
2. В настройках устройства видеоввода:



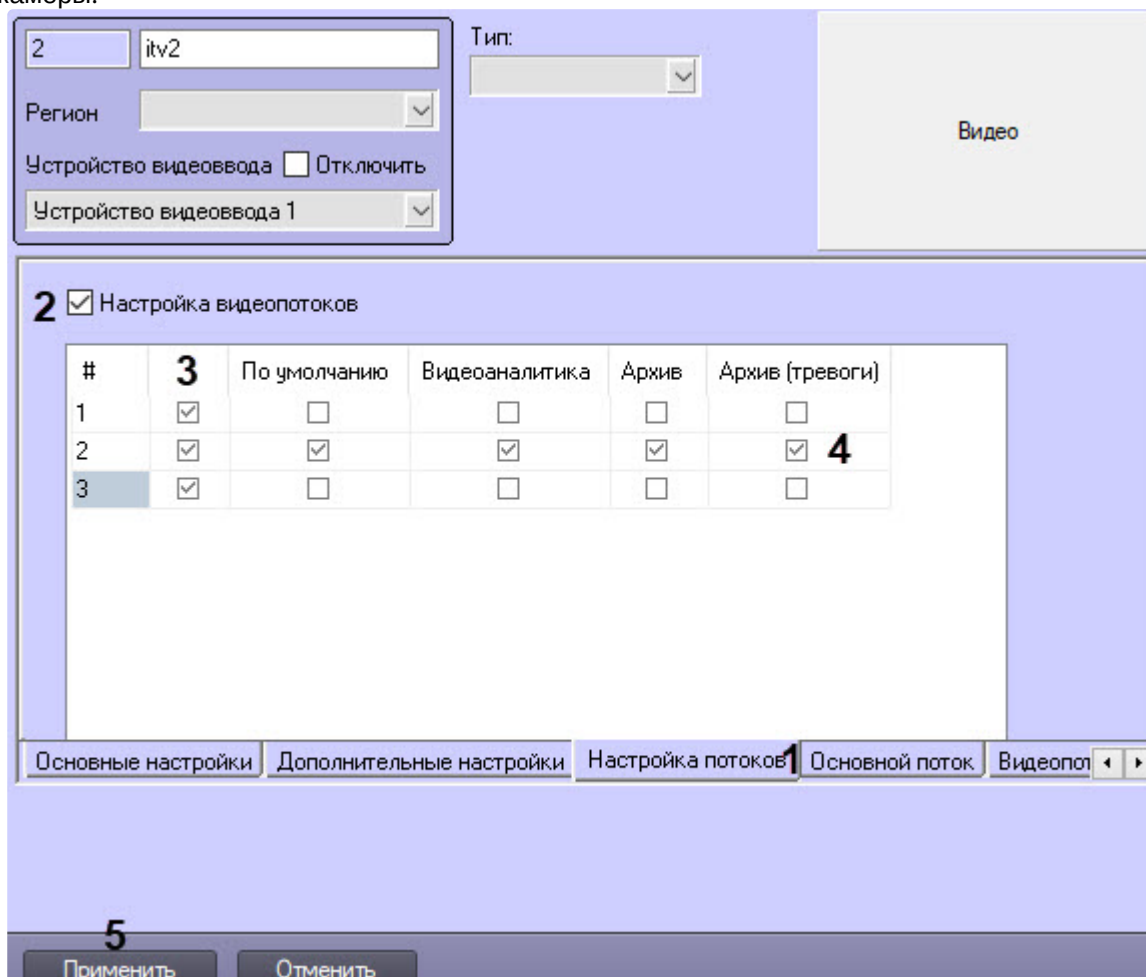
- а. из выпадающего списка **Тип** выбрать Selea (1);



- b. из выпадающего списка **Модель** выбрать ANPR camera on CPS (2);
  - c. из выпадающего списка **Прошивка** выбрать auto (3);
  - d. в поле **IP адрес** указать IP-адрес в формате [ip\_адрес\_камеры]@[ip\_адрес\_CPS\_сервера]. Если *Selea CPS* установлен на одном компьютере с ПК *Интеллект*, то значение поля **IP адрес** будет 127.0.0.1;
  - e. в поле **Порт** указать 5666 (5);
  - f. в полях **Имя** (6) и **Пароль** (7) указать логин и пароль сервера *Selea CPS* (см. [Настройка сервера Selea CPS](#));
  - g. нажать кнопку **Применить** (8).
3. На базе объекта **Устройство видеоввода** создать объект **Камера**.



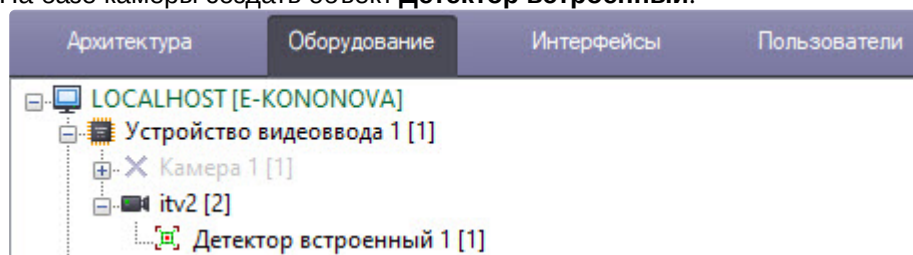
4. В настройках камеры перейти на вкладку **Настройка потоков** (1), где настроить видеопотоки камеры:



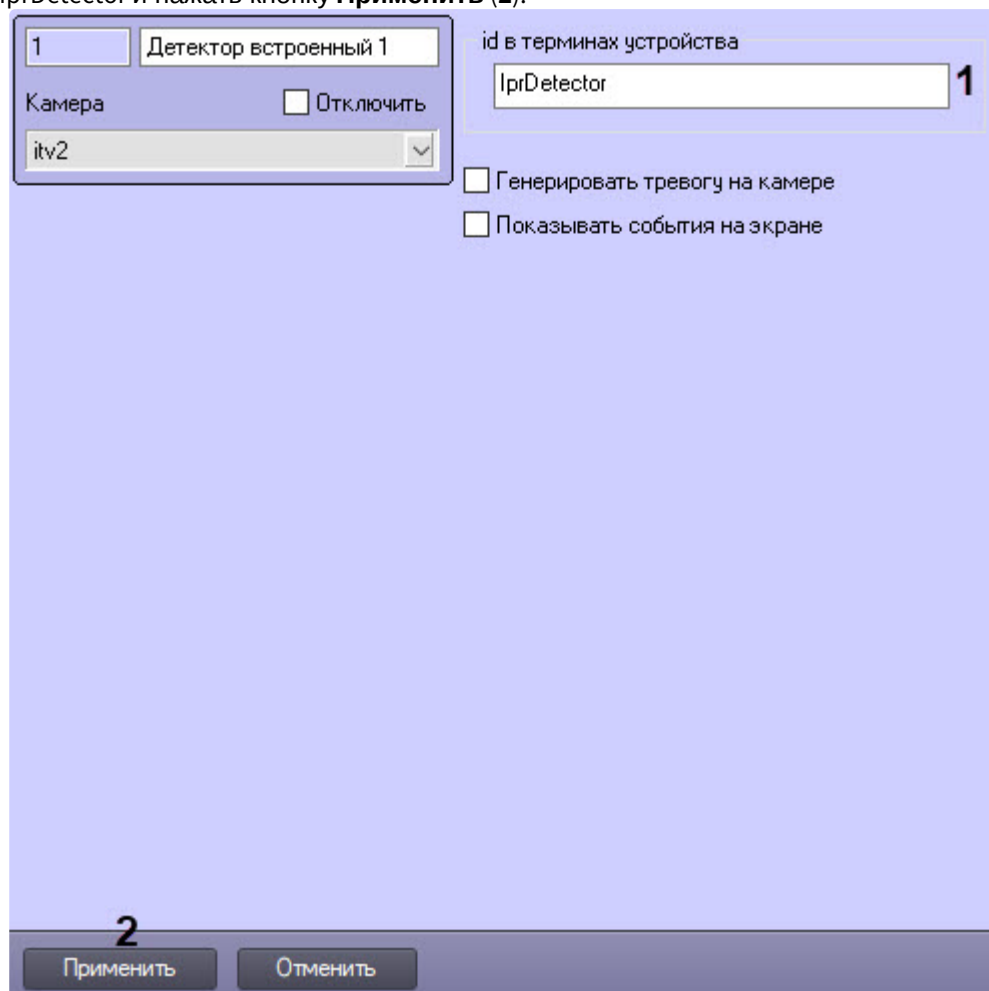
- a. установить флажок **Настройка видеопотоков** (2);
- b. активировать все три потока, установив флажки в первом столбце (3);
- c. остальные флажки установить для потока 2 (4).  
Первый поток – видео с камеры. Второй поток – цветные изображения с камеры в

момент распознавания номера. Третий поток — черно-белые изображения в момент распознавания номера, они будут показаны в окне **Оперативный монитор**.

5. На базе камеры создать объект **Детектор встроенный**.

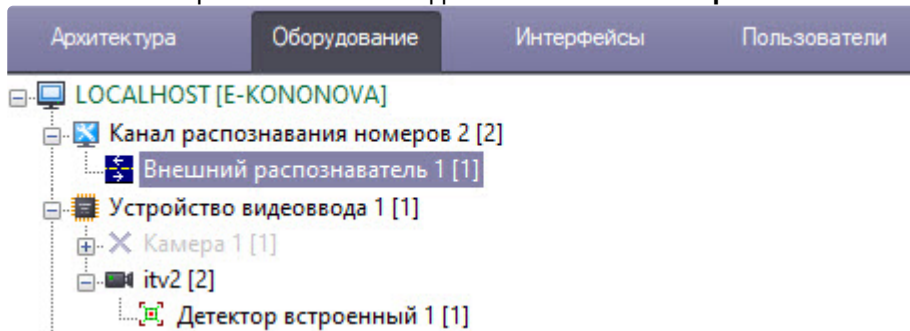


6. В настройках встроенного детектора в поле **id в терминах устройства (1)** указать значение IprDetector и нажать кнопку **Применить (2)**.

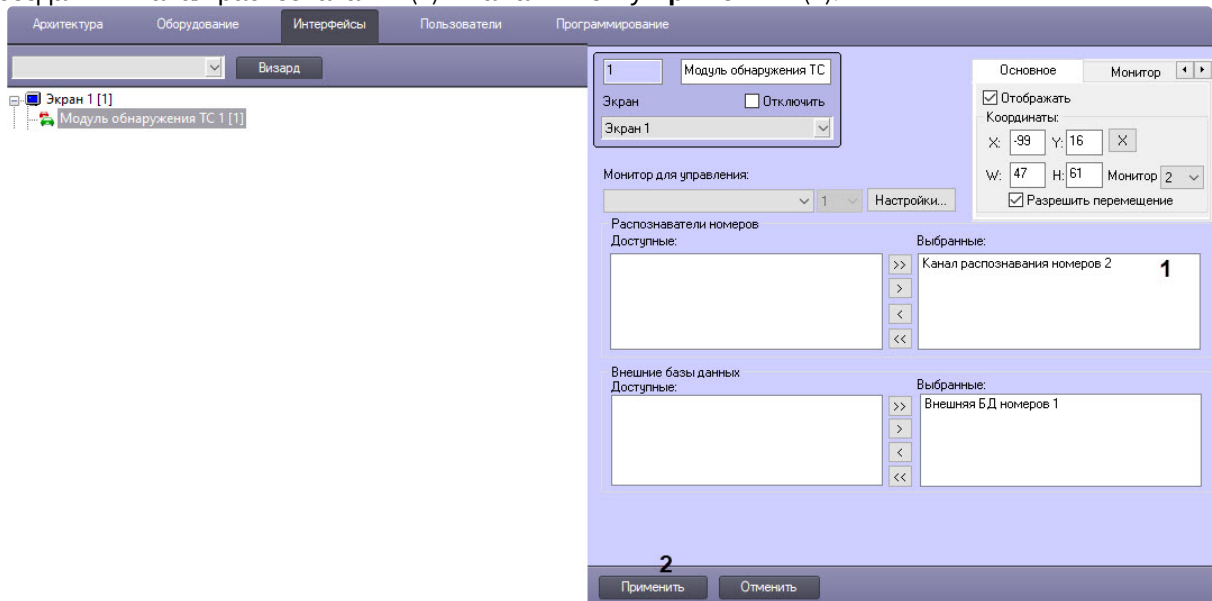


7. Создать канал распознавания номеров.

8. На базе канала распознавания создать объект **Внешний распознаватель**.



9. В настройках интерфейсного объекта **Модуль обнаружения транспортных средств** выбрать созданный канал распознавания (1) и нажать кнопку **Применить** (2).



Настройка ПК *Интеллект* для работы с *Selea CPS* завершена.

## 12.11 Приложение 11. Примеры корректных и некорректных видеоизображений для программного модуля IntelliVision LPR

Видеоизображения, которые соответствуют требованиям по установке и настройке видеокамер для программного модуля *IntelliVision LPR* (см. [Требования к установке и настройке видеокамер для программного модуля IntelliVision LPR](#)).





Видеоизображения, которые не соответствуют требованиям по установке и настройке видеокамер для программного модуля *IntelliVision LPR*.

