

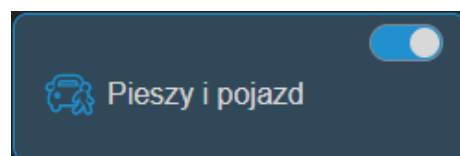
1. Pieszy / Pojazd

Zaawansowany algorytm AI umożliwia rozróżnianie: ludzi, pojazdów mechanicznych i pojazdów niemechanicznych w czasie rzeczywistym z określeniem czy obiekt się porusza czy nie. Kamera ignoruje inne ruchome obiekty, takie jak zwierzęta, liście czy deszcz, co znacząco redukuje liczbę fałszywych alarmów i poprawia efektywność monitoringu.

1.1. Nawigacja do Funkcji

W pierwszej kolejności należy przejść do zakładki w rejestratorze NVR: **Zdarzenie > Ustawienia zdarzeń** i przejść do **Pieszy i pojazd**.

(Funkcja włączona = zaznaczona na niebiesko)



1.2. Ustawienie funkcji i rysowanie obszaru

Następnie z prawej strony pola ustawień wybieramy zakładkę **Ustawienia** i przechodzimy do dalszej części ustawień funkcji.

Tryb przechwytywania: Służy do ustawiania metody przechwytywania migawek po zidentyfikowaniu celu wykrywania:

Domyślny Wybierz najlepszej jakości zdjęcie do przestania w czasie od pojawienia się celu wykrywania do jego zniknięcia.

Tryb czasu rzeczywistego Prześlij raz, gdy cel wykrywania się pojawi, i ponownie, gdy zniknie.

Tryb interwałowy pozwala określić parametry wykrywania celu jak:

- **Ilość migawek:** Ustaw liczbę migawek do przestania dla każdego celu wykrywania w trybie interwałowym: 1~3 i Nieograniczony
- **Interwał przechwytywania:** Ustaw częstotliwość przesyłania migawek celu wykrywania w trybie interwałowym.

Tryb przechwytywania: Tryb czasu rzeczywistego

Min. pikseli: 64 (slider from 64 to 1080)

Maks. pikseli: 637 (slider from 320 to 1080)

Ramka ograniczająca: ☒

Obszar detekcji: Własny

Numer reguły: 1

Przełącznik reguły: ☒

Czułość: 60 (slider from 1 to 100)

Cel detekcji:
☒ Pieszy
☐ Pojazd mechaniczny
☒ Pojazd niemechaniczny

Tryb detekcji: Tylko ruchome

Zapisać Domyślny Odśwież

Min. pikseli: Ustawia minimalną wielkość obiektu w pikselach, wymaganą do jego rozpoznania. Cel musi być większy od ustawionej wartości, aby został zidentyfikowany.

Maks. pikseli: Ustawia maksymalną wielkość obiektu w pikselach, dozwoloną do jego rozpoznania. Cel musi być mniejszy od ustawionej wartości, aby został zidentyfikowany.

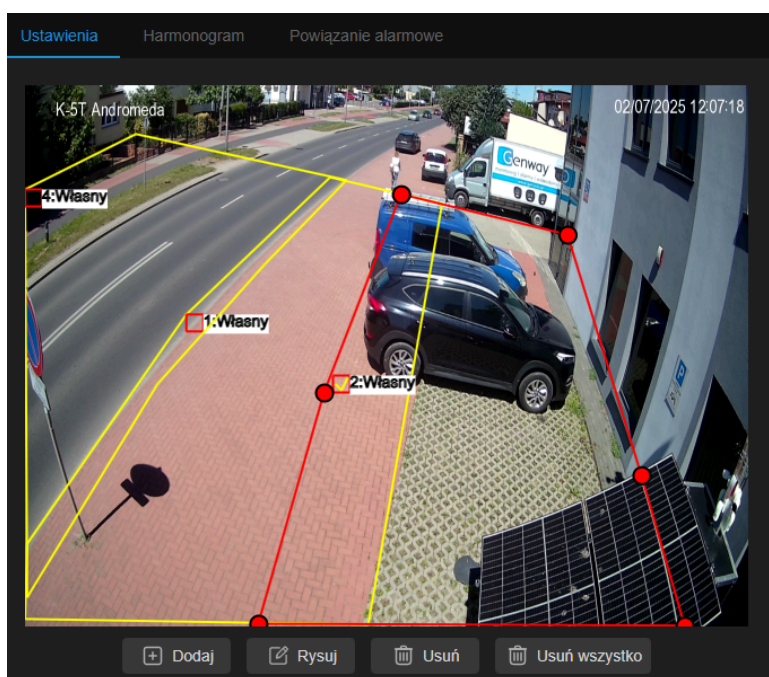
Wartości pikseli należy dobrać doświadczalnie i dla danej kamery osobno, aby zapewnić możliwie najniższy poziom fałszywych alarmów.

Ramka ograniczająca: Po włączeniu, na celu wykrywanym przez kamerę pojawia się żółta ramka, w której znajduje się cel, na ekranie podglądu na żywo.

(Funkcja włączona = zaznaczona na niebiesko)

Obszar detekcji: Służy do ustawiania obszaru wyzwalania wykrywania celu, umożliwia dostosowanie obszaru, dzięki czemu system może skupić się na konkretnych obszarach, na których Ci zależy. Możesz wybrać wykrywanie na **Pełny ekran** lub wybrać **Własny**, aby dostosować rozmiar obszaru wykrywania.

Dla jednej kamery można określić maks. 4 obszary — reguły detekcji na ekranie



Numer reguły: Wybiera numer reguły, który jest wyświetlany na podglądzie przy danego obszaru w górnej części. Po wybraniu danego numeru reguły ustawiony obszar staje się aktywny na ekranie podglądu do edycji i dalsze ustawienia są aktywne dla tego obszaru.

Przełącznik reguły: pozwala na włączenie lub wyłączenie reguły 1-4.

(Funkcja włączona = zaznaczona na niebiesko)

Czułość: Umożliwia ustawienie poziomu czułości w zakresie od 0 do 100.

Wyższa czułość łatwiej wyzwała detekcję, ale może jednocześnie zwiększać liczbę fałszywych alarmów.

Cel detekcji: Ustaw typ celu, który ma być wykrywany:

- **Pieszy:** Wykrywaj tylko pieszych.

- **Pojazd mechaniczny:** Wykrywaj tylko pojazdy silnikowe (samochody).
- **Pojazd niemechaniczny:** Wykrywaj tylko pojazdy bezsilnikowe (rowery, motocykle).

Tryb detekcji: To ustawienie określa metodę używaną do wykrywania obiektów w polu widzenia kamery. Dostępne są dwa tryby, proszę wybrać zgodnie z potrzebami:

- **Zawsze:** W tym trybie wykrywane są zarówno obiekty statyczne, jak i ruchome. Łączy on wykrywanie zarówno obiektów stacjonarnych, jak i tych w ruchu. Tryb ten jest korzystny w scenariuszach, gdzie zarówno obiekty statyczne, jak i ruchome mogą być przedmiotem zainteresowania np. zaparkowane auto.
- **Tylko ruchome:** Ten tryb wykrywa wyłącznie poruszające się obiekty w kadrze. Skupia się wyłącznie na identyfikowaniu obiektów w ruchu, ignorując elementy stacjonarne.

Po ustawieniu parametrów Funkcji należy, zapisać ustawienia klikając przycisk **Zapisz**.

Przycisk **Domyślny** przywraca ustawienia domyślne Funkcji, a przycisk **Odśwież** odświeża stronę Funkcji, cofając ustawienia do ostatnich zapisanych.

Do pełnego działania funkcji konieczne jest ustawienie powiązań