

1. Przekroczenie Linii

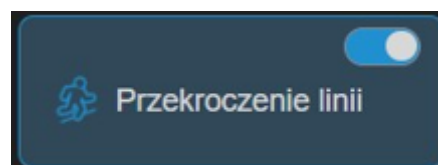
Detekcja Przekroczenia Linii pozwala wykrywać ludzi, pojazdy oraz pozostałe pojazdy przekraczające wyznaczoną wirtualną linię. Gdy zostanie wyzwolony alarm, podejmowane są określone działania przez system monitoringu wizyjnego.

2. Włączenie i Konfiguracja Funkcji

2.1. Włączenie Funkcji

W pierwszej kolejności należy przejść do zakładki odpowiednio w rejestratorze NVR lub kamerze IPC: **Zdarzenie** > **Ustawienia zdarzeń** odnaleźć Funkcję Przekroczenia Linii i włączyć ją poprzez zaznaczenie funkcji.

(Funkcja włączona = zaznaczona na **niebiesko**)



2.2. Dodanie linii przekroczenia na podglądzie

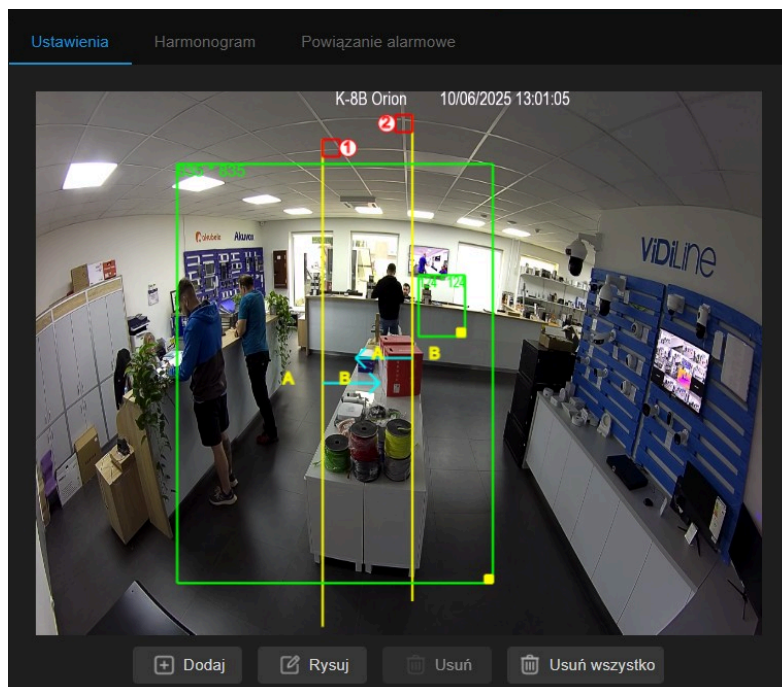
Następnie z prawej strony pola ustawień wybieramy zakładkę **Ustawienia** i przechodzimy do dalszej części ustawień funkcji.

Kliknij przycisk **Dodaj**, aby dodać predefiniowaną linię na podglądzie linii Funkcji (**maks. można dodać 4 linie**). Linie te można edytować w dowolnym momencie "łapiąc" za końce linii.

Kliknij przycisk **Rysuj**, aby narysować dowolną linię na podglądzie Funkcji odręcznie.

Kliknij przycisk **Usuń**, aby usunąć zaznaczoną linię na podglądzie.

Kliknij przycisk **Usuń wszystkie**, aby usunąć wszystkie linie z podglądu.



UWAGA

Linii nie należy umieszczać zbyt blisko krawędzi obrazu kamery, ponieważ może to uniemożliwić wyzwolenie alarmu, gdy cel wychodzi poza pole widzenia kamery.

Linia nie powinna być ustawiona jako zbyt krótka, ponieważ może to uniemożliwić wyzwolenie alarmu, gdy cel ją przekracza.

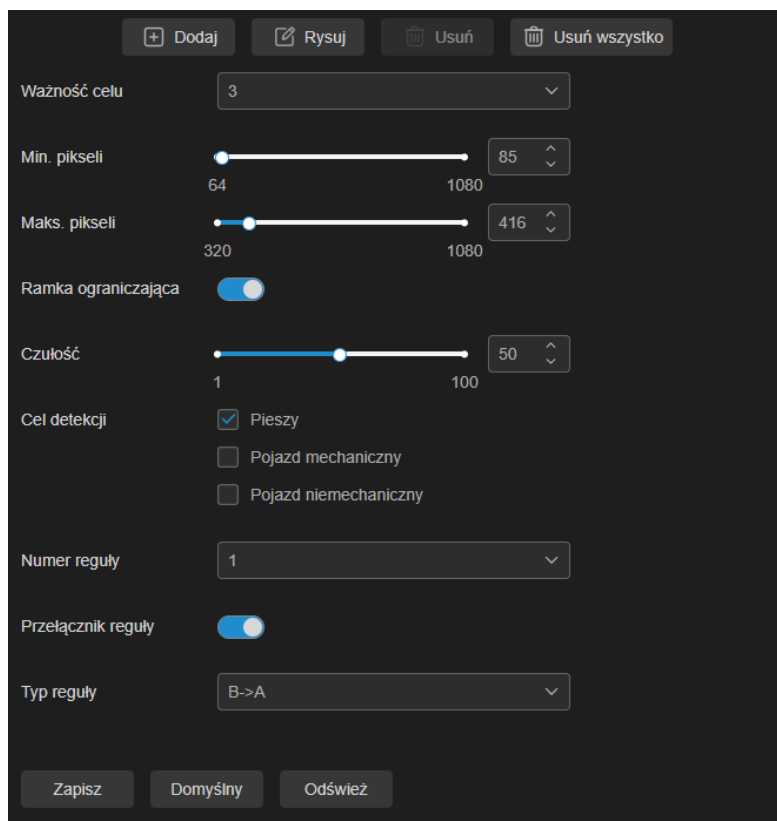
2.3. Ustawienie parametrów Funkcji

Ważność celu - Określa podobieństwo między wykrytym celem a ustawionym typem detekcji. Alarm jest wyzwalany tylko wtedy, gdy ustawiony poziom podobieństwa zostanie osiągnięty lub przekroczony. Wyższe poziomy Ważności celu wymagają większego podobieństwa do pożądanых cech celu, co zwiększa dokładność alarmów.

Można ustawić poziomy od 1 do 4:

- 1 oznacza 80%+ prawd.
- 2 oznacza 60%+ prawd.
- 3 oznacza 40%+ prawd.
- 4 oznacza 20%+ prawd.

Domyślny poziom Ważności celu to 3, zalecane jest dobranie tego poziomu doświadczalnie dla danego zast. kamery.



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.

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 wkraczających pieszych.
- **Pojazd mechaniczny:** Wykrywaj tylko wkraczające pojazdy silnikowe.
- **Pojazd niemechaniczny:** Wykrywaj tylko wkraczające pojazdy bezsilnikowe.
- **Nie wybrano typu celu:** Wszystkie poruszające się obiekty będą wykrywane.

Numer reguły: Wybiera numer reguły, który jest wyświetlany na podglądzie przy danej linii w

górnej części. Po wybraniu danego numeru reguły ustawiona linia detekcji staje się aktywna na ekranie podglądu do edycji i dalsze ustawienia są aktywne dla tego numeru linii.

Przełącznik reguły: Po wcześniejszym wybraniu Numeru reguły w tym miejscu możemy włączyć lub wyłączyć funkcję.

Typ reguły: Wybierz typ reguły.

- **A→B:** Wykrywa ruch ze strony A do strony B.
- **B→A:** Wykrywa ruch ze strony B do strony A.
- **A↔B:** Wykrywa ruch w obu kierunkach: ze strony A do B oraz ze strony B do A.

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.