

# 大角度和短纵深场景单相机识别出现不抓拍和漏抓拍分享

## 问题现象：

大角度和短纵深场景单相机识别出现不抓拍和漏抓拍情况

## 问题原因分析：

- 1，当出入口为环形或丁字路口时，车辆驶入抓拍点位置时方向不固定，
- 2，并且受现场安装环境限制，车辆在抓拍点位置车头无法摆正，识别角度过大或过小。

## 解决方案：

单相机无法满足现场识别抓拍，需使用左右主副相机方案可以有效提升系统对进出车辆的识别

# 大角度和短纵深场景单相机识别出现不抓拍和漏抓拍分享

推荐方案下的场景参考效果图:





# 大角度和短纵深场景单相机识别出现不抓拍和漏抓拍分享

以下场景需配置双相机：



多向进车场景



进车方向不正



# 大角度和短纵深场景单相机识别出现不抓拍和漏抓拍分享

备注：

- 1，主副相机切勿安装在同一侧，会导致重复识别抓拍，同时未起到主副相机作用。
- 2，主副相机方案只支持一主一副两台相机方案，且仅支持8米以下宽度的车道。
- 3，对于纵深过小或者立锥或栅栏有限制情况，可提前联系宇视工程师评估方案。



1，主副相机装在同一侧



2，进口方向装3台相机

# 历史资料归档路径

## 历史资料归档路径

点击链接查看: <http://box.uniview.com/l/wJLQHp>

提取码: ftxb

到期日: 2028-09-25

<input type="checkbox"/>		操作视频集锦	2023-10-19 11:25   我	-
<input type="checkbox"/>		培训资料归档	2023-10-19 11:25   我	-
<input type="checkbox"/>		FAQ (问题处理思路及...	2023-10-19 11:25   我	-
<input type="checkbox"/>		开局流程解析	2023-10-19 11:25   我	-
<input type="checkbox"/>		一张图资料	2023-10-19 11:25   我	-
<input type="checkbox"/>		开局指导	2023-10-19 16:32   我	-
<input type="checkbox"/>		模块化资料 (模块化配...	2023-10-24 15:38   我	-

6:F8:F5:56, XW5396