

出入口相机算法优化车尾过滤介绍及配置方法

一、适用版本：

1207出入口相机：PARK-B1207.2.10.L02.231108

1208出入口相机：PARK-B1208.2.5.231116

二、版本前缀区分方法：

登录相机web页面，在【维护】【设备状态】中查看相机软件版本，查看相机版本号PARK-B1208/1207，，根据现场相机的版本前缀升级对应支持版本

UNV 实况 照片 配置 维护

维护

设备状态

安全

设备状态

基本信息

产品型号	PKC5301-ZD
产品配置	C3-LED42-RG
IPv4网络信息	192.168.1.100 192.168.1.1
MAC地址	08:00:20:08:00:08
版本信息	
软件版本	PARK-B1208.2.1.230925
硬件版本	A
引导版本	V2.3
序列号	Z11111111111111111111

1208相机

UNV 实况 照片 配置 维护

维护

设备状态

安全

设备状态

基本信息

产品型号	PKC2840
产品配置	Z28-WH-2C
IPv4网络信息	192.168.1.100 192.168.1.1
MAC地址	08:00:20:08:00:08
版本信息	
软件版本	PARK-B1207.2.10.231025
硬件版本	A
引导版本	V2.3
序列号	Z11111111111111111111

1207版本

出入口相机算法优化车尾过滤介绍及配置方法

三、配置方法

进入相机【实况】界面，在实况界面右下角点开【高级设置】，在“高级设置”中配置“车辆运动方向”。

车辆运动方向：由上往下：车辆从**图像上边缘进入**往**图像下边缘驶出**，**反方向行驶不抓拍**

由下往上：车辆从**图像下边缘进入**往**图像上边缘驶出**，**反方向行驶不抓拍**

双向：车辆由下往上和由上往下都会抓拍

通过**由上往下**和**往下往上**的行驶方向进行反向**车尾过滤**

①打开【实况】界面

②右下角点开【高级配置】

③配置“车辆运动方向”

“由上往下”指的是：车辆从图像上边缘进入往图像下边缘行驶，反方向不抓拍
“由下往上”指的是：车辆从图像下边缘进入往图像上边缘行驶，反方向不抓拍
通过这种方式过滤“车尾抓拍”

出入口相机算法优化车尾过滤介绍及配置方法

四、版本获取方法和永久版本路径

99-智慧通道最新版本归档

点击链接查看: <http://box.uniview.com/l/j56QrB>

提取码: djma

到期日: 2028-05-09



出入口相机算法优化车尾过滤介绍及配置方法

五、历史资料路径

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	-