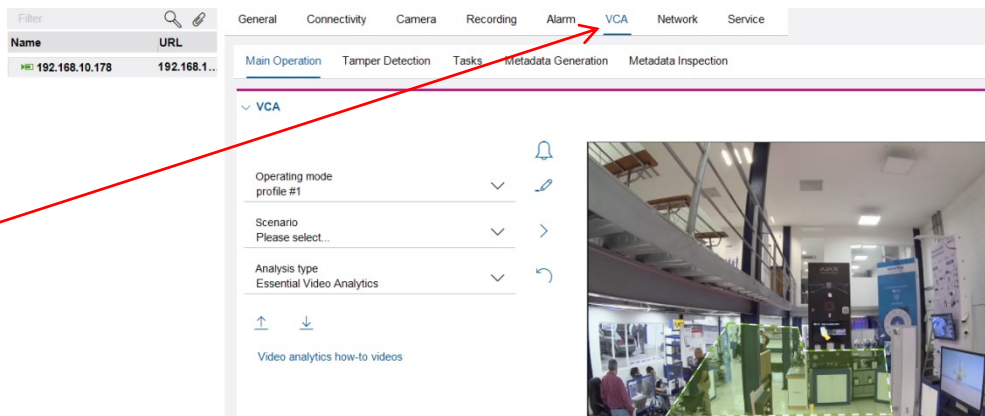


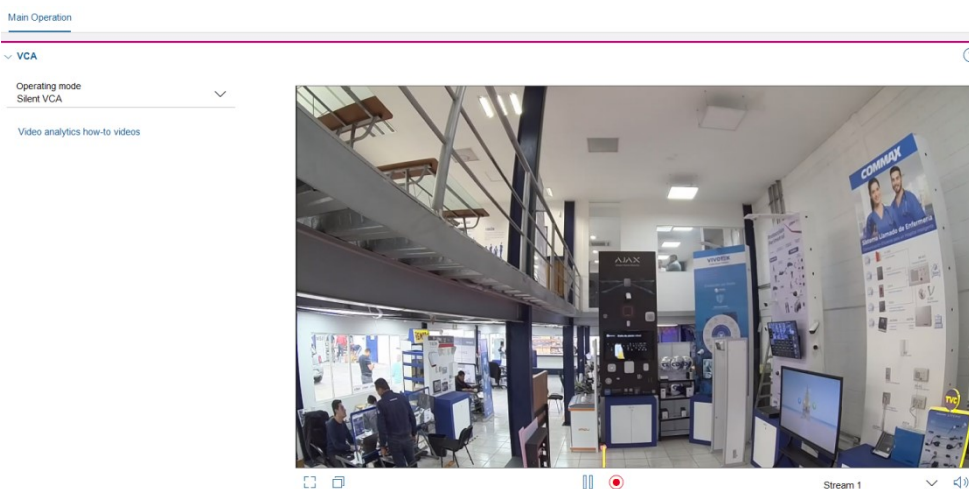
CÁMARAS IP ANALÍTICO DETECCIÓN - Filtro Color Blanco

En este tutorial se muestra como configurar el Analítico Detección con filtro del Color Blanco, partimos desde Configuration Manager como se vió en cursos anteriores.

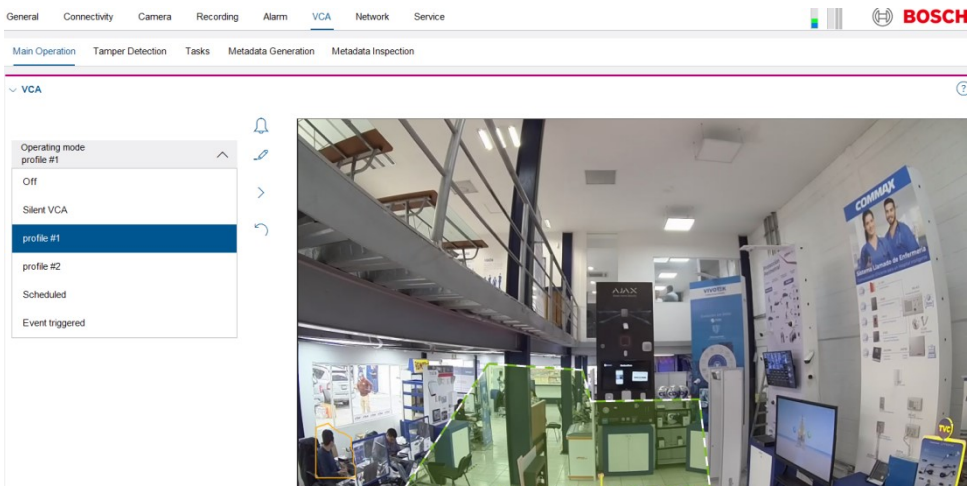
Vamos a abrir el menú de Analíticos, en VCA



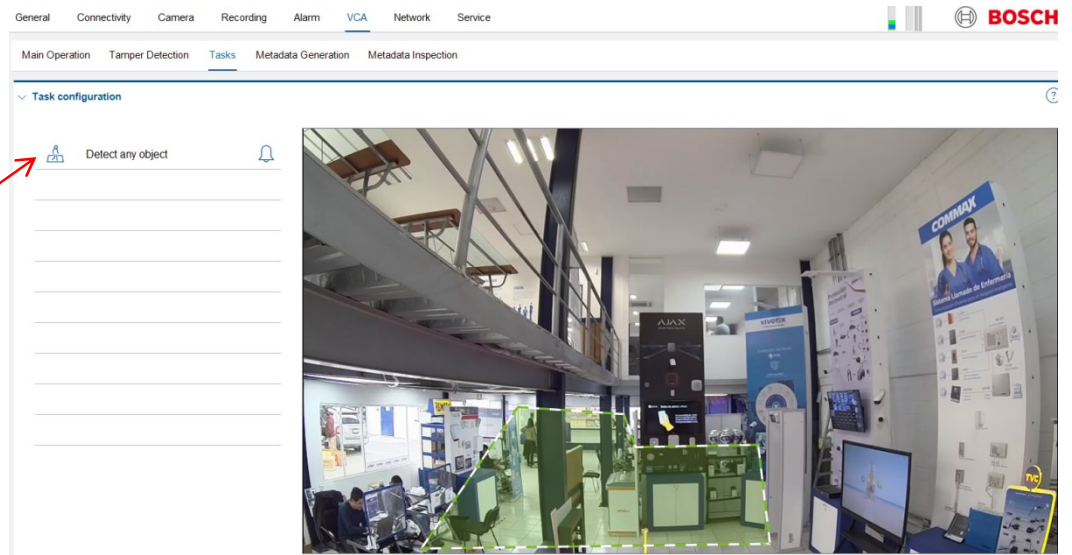
Se abre nuestro menú VCA y por default viene en modo SILENT VCA



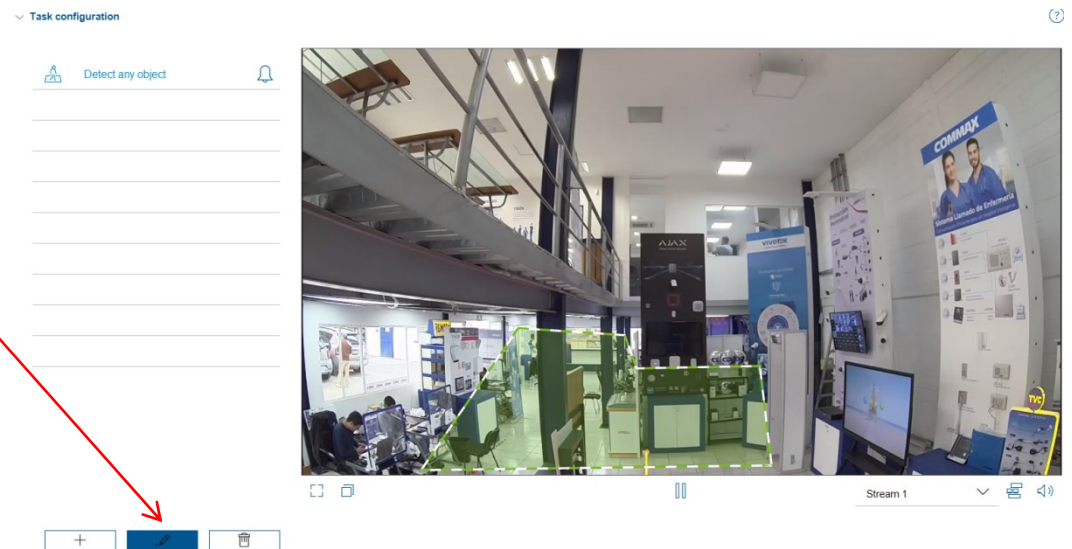
Vamos a seleccionar PROFILE #1 para crear nuestra tarea TASK



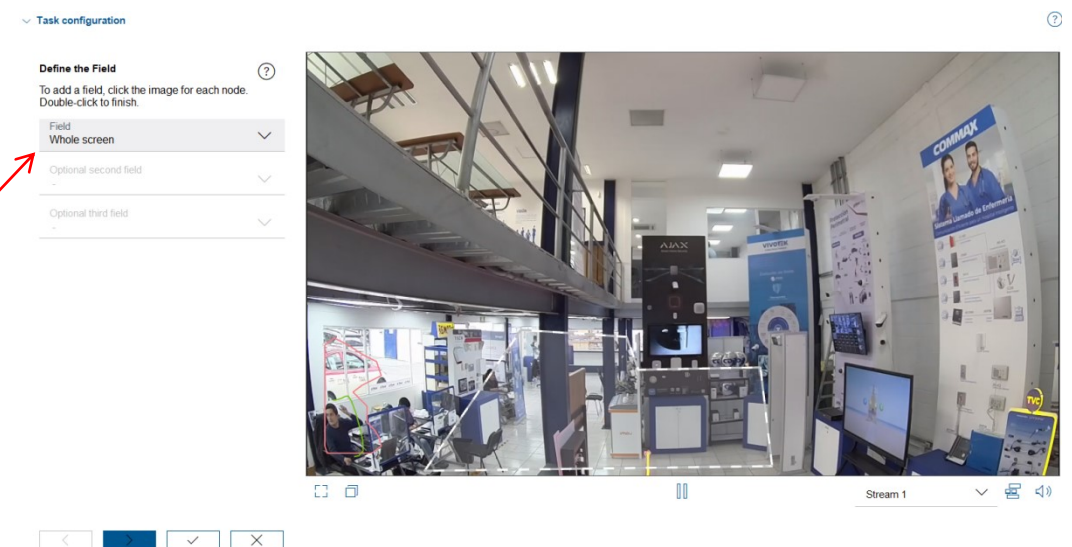
Por default viene la tarea de DETECT ANY OBJECT, en el curso anterior se eliminó esta tarea y se usó la de cruce de línea, también se pueden tener más tareas simultáneamente



Seleccionamos la tarea TASK y en la parte inferior le damos en el ícono de un lápiz que es para editar



Aquí vamos a poner si queremos el analítico en toda la imagen (whole) o en un campo que es Field, se recomienda definir un campo para mayor precisión



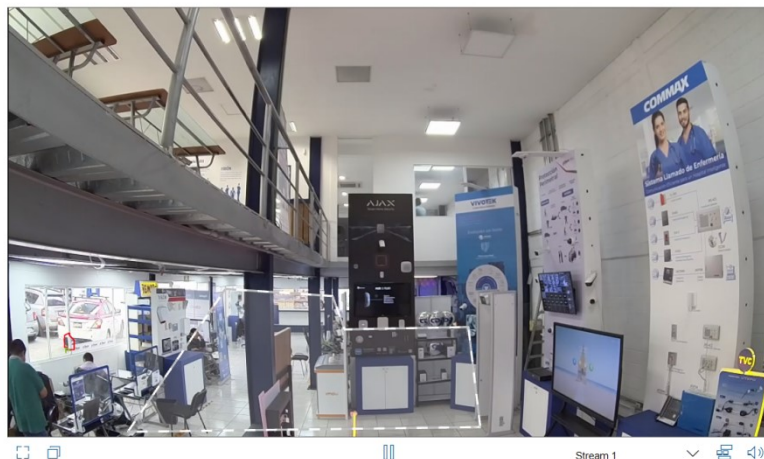
Task configuration

Define the Field

To add a field, click the image for each node.
Double-click to finish.

Field
Whole screen
Whole screen
Field 1
New field

Seleccionamos el campo
FIELD 1



Task configuration

Define the Field

To add a field, click the image for each node.
Double-click to finish.

Field
Field 1
Optional second field
Optional third field

Dibujamos nuestra área y
podemos agregar nodos

Le damos siguiente

Properties of the selected area

Debounce time [s]
0.5
Intersection trigger
Object base point



Task configuration

Filter by Object Class

Select preferred object classes to limit alarms.
Some classes are only available for calibrated
cameras with active 3D tracking.

En esta nos comentan los
filtros que se pueden hacer
y damos siguiente



En esta parte tenemos varias opciones para hacer el analítico por tamaño de objetos, le damos siguiente

Task configuration

Filter by Object Size

Filter objects by size or shape. Enter values or use the overlays. Select a reference object to get its properties.

		Overlay Object
Height [% of image]		
Min	Max	Selected
2.7780	29.4440	
Width [% of image]		
Min	Max	Selected
2.8120	9.3750	
Area [% of image]		
Min	Max	Selected
0.0280	12.2500	
Aspect ratio v/h		
Min	Max	Selected

< > ✓ ✕



Aquí hay opciones de filtro por objeto en movimiento, damos siguiente

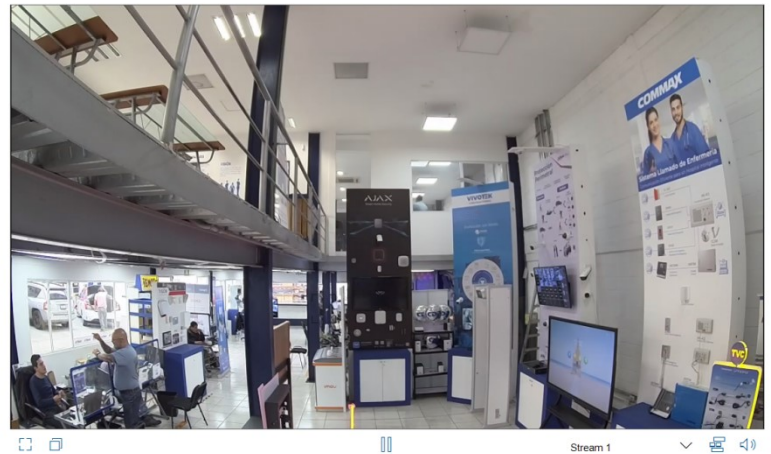
Task configuration

Filter by Object Motion

Filter objects by speed or direction. Enter values or use the overlays. Select a reference object to get its properties.

		Overlay Object
Direction 1 [°]		
Main	Deviation	Selected
Direction 2 [°]		
Main	Deviation	Selected

< > ✓ ✕



En este menú viene el filtro por color, por default no trae ningún color, quiere decir que detectará objetos sin importar el color, si en este menú le damos al ícono de la "paloma", se termina el asistente.

Task configuration

Filter by Object Colors

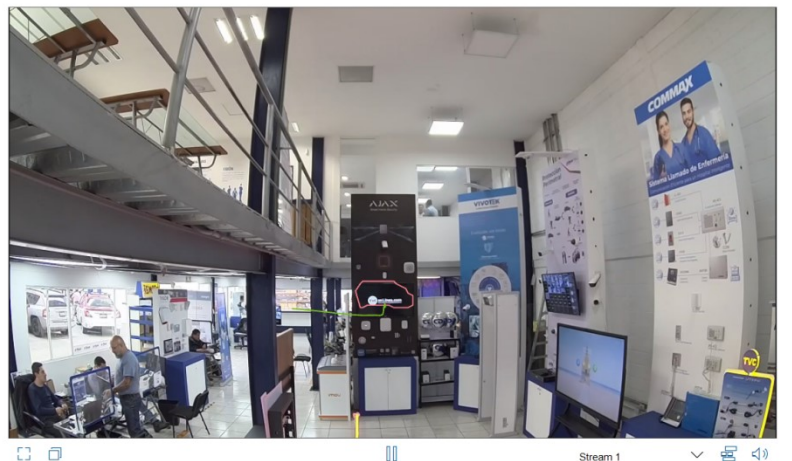
Set the brightness and select preferred colors in the graphic to limit alarms. Select a reference object to get its properties.

Color wheel and brightness slider.

Deviation: [icon] [icon] [icon] [icon] [icon] Clear

Selected: [icon] Reset

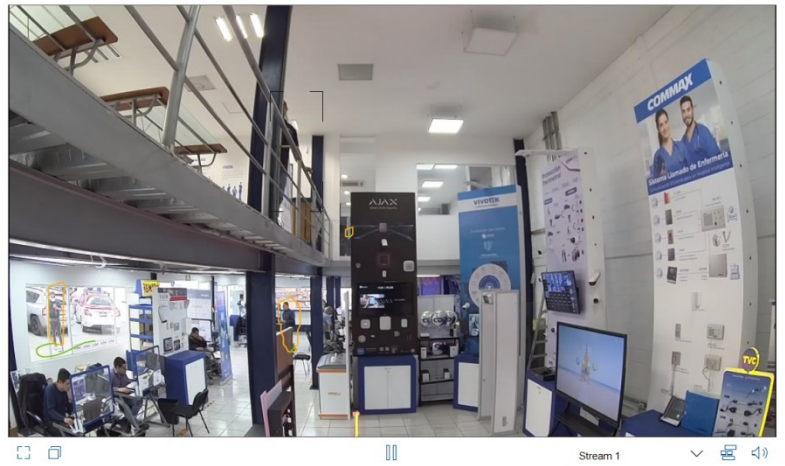
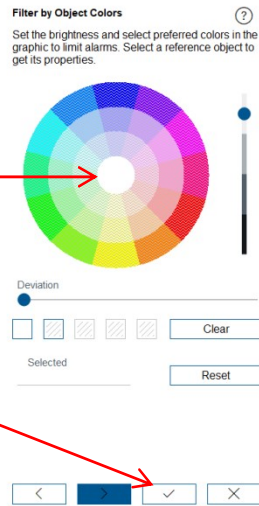
< > ✓ ✕



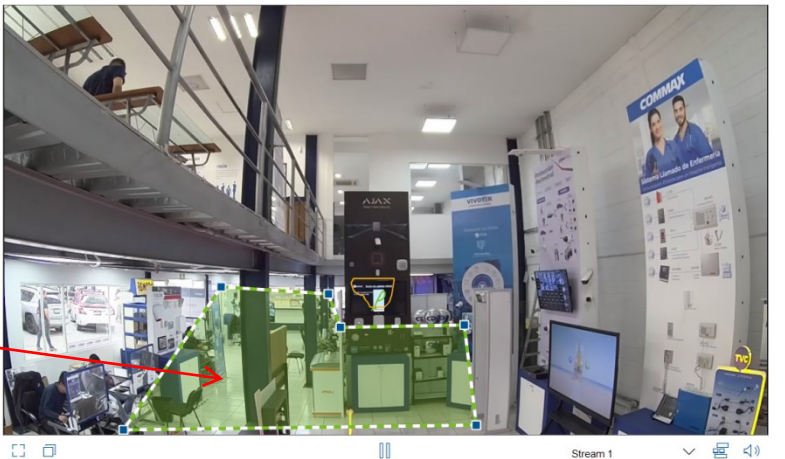
Seleccionamos el centro
que es blanco

y el primer cuadro se nos
pone de color blanco

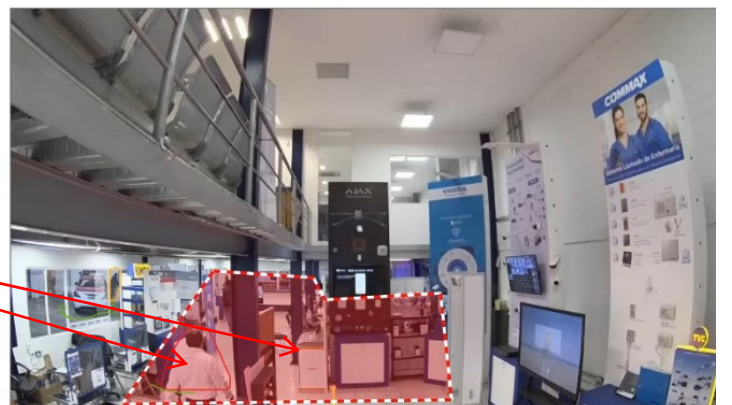
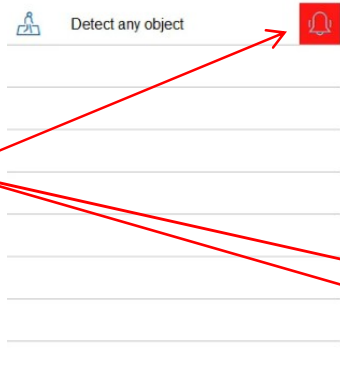
le damos en la "palomita"
para terminar



Finalmente ya tenemos la
tarea terminada con el
asistente, ahora a observar
cuando se active la
campana que se pondría en
rojo al igual que el campo al
detectar objeto del color
blanco

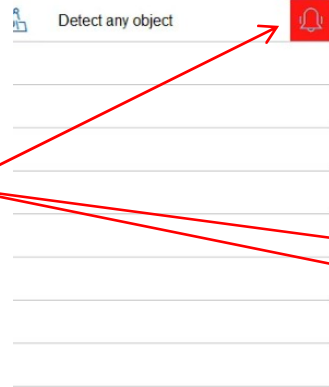
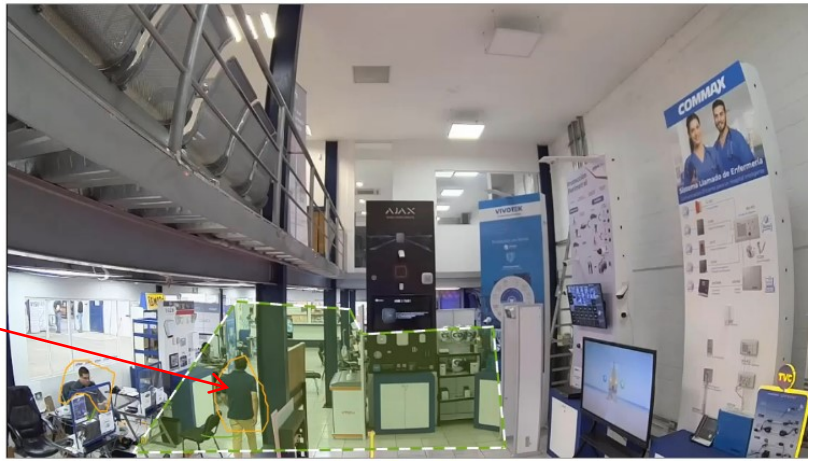


Se activó la alarma al
detectar objeto/persona en
color blanco dentro del área
o campo, adicional viene un
contorno que cambia al
color rojo también





En esta parte se detecta presencia dentro del área pero no corresponde al color, por lo tanto no se activa nada



En esta otra escena vemos que se activó nuevamente la alarma al detectar presencia de objeto/persona en el campo y se activa la campana, el campo se pone en rojo y un contorno rojo

