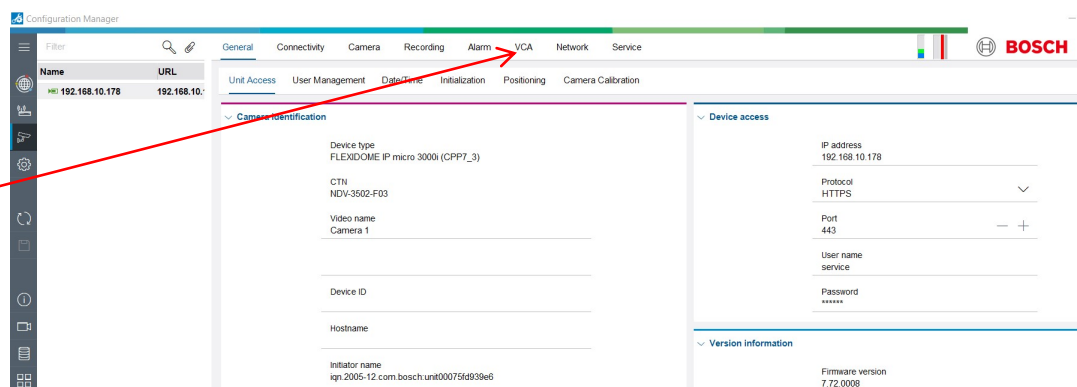


CÁMARAS IP

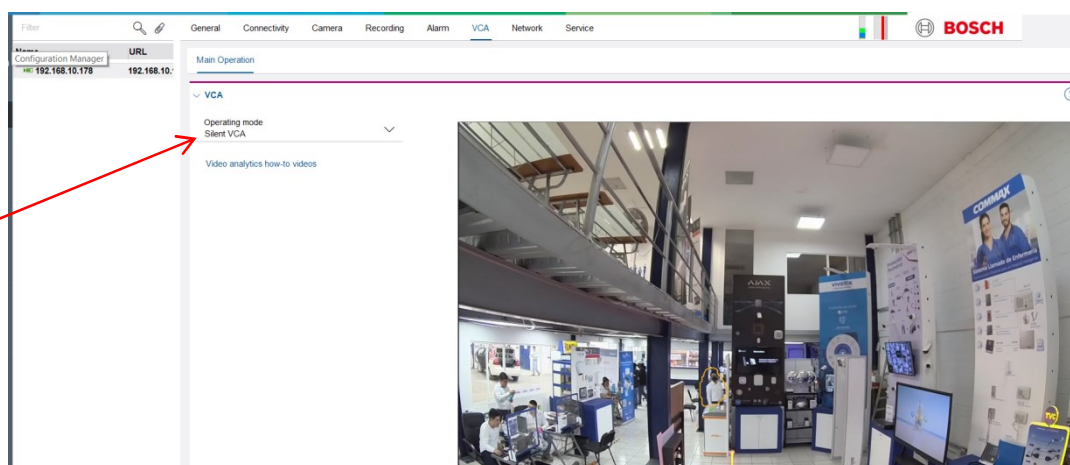
ANALÍTICO OCUPACIÓN - Punto base del objeto y Color

En este tutorial se muestra como configurar el Analítico Ocupación con Punto base del objeto y Color, partimos desde Configuration Manager como se vió en cursos anteriores.

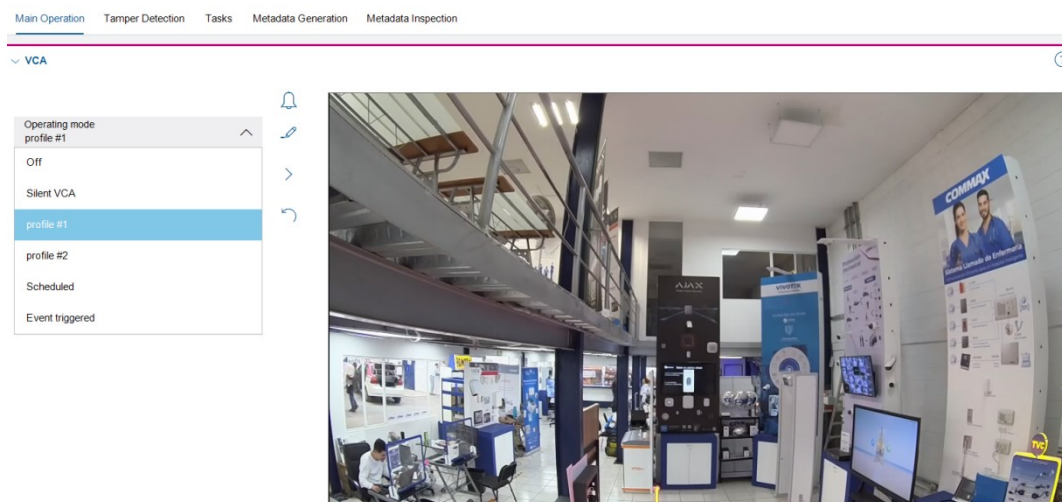
Desde Configuration Manager una vez logueados nos aparece este menú y nos vamos a ir al menú de Analíticos, en VCA



Por default nos aparece Silent VCA



Seleccionamos Profile #1



VCA

Operating mode
profile #1

Scenario
Please select...

Analysis type
Essential Video Analytics

Video analytics how-to videos



Una vez que tenemos Profile #1 escogemos TASKS para hacer nuestra configuración

Task configuration

Task configuration



Para este curso se quitó la tarea por default que era "Detect any object" y en el símbolo de "+" agregaremos la o las tareas

Task configuration

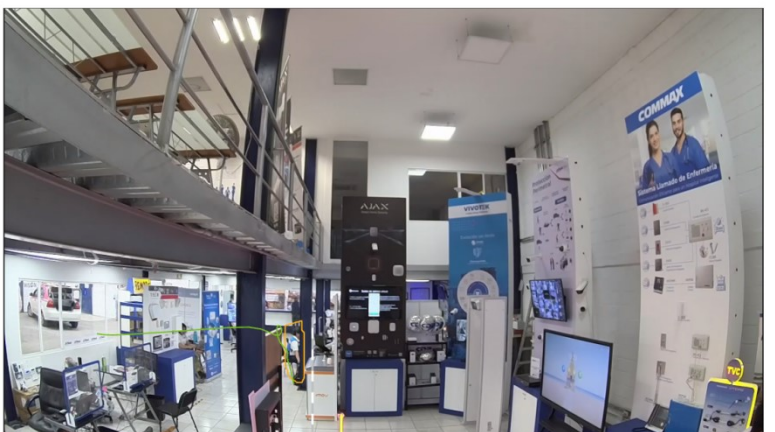
Task configuration

Create a Task

Select a trigger and give a name to the task.

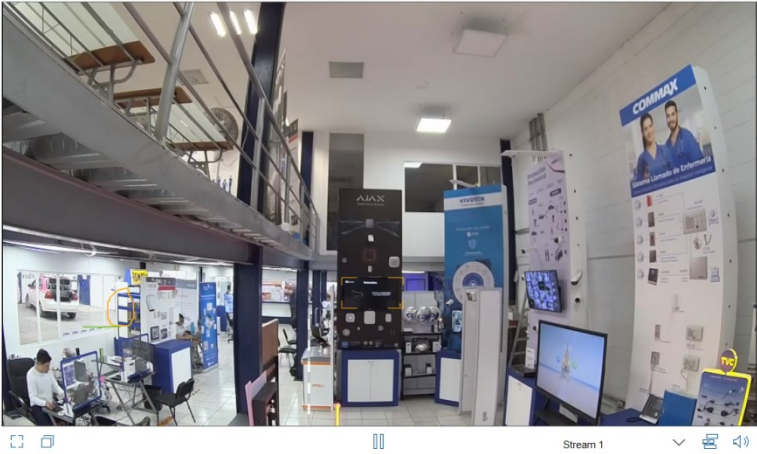
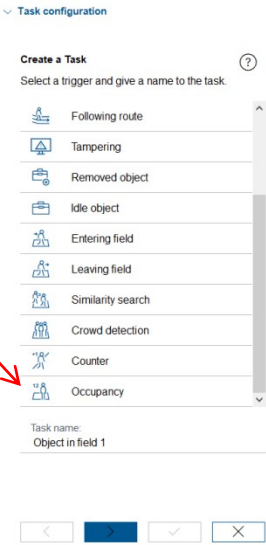
- Object in field
- Crossing line
- Loitering
- Condition change
- Following route
- Tampering
- Removed object
- Idle object
- Entering field
- Leaving field

Task name:
Object in field 1



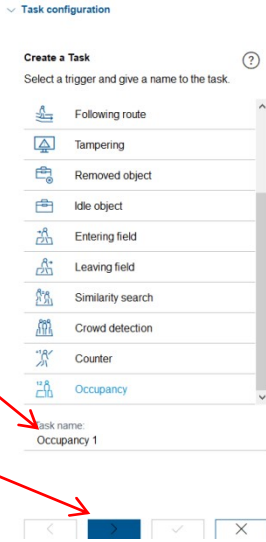
Aquí está el listado de las tareas, algunas ya hemos usado y continúa en la siguiente diapositiva

esta es la otra parte de las tareas y vamos a seleccionar "Occupancy" (ocupación)

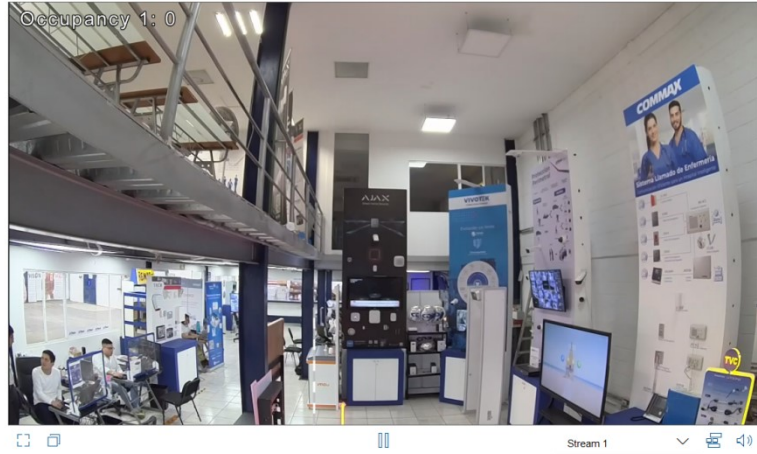
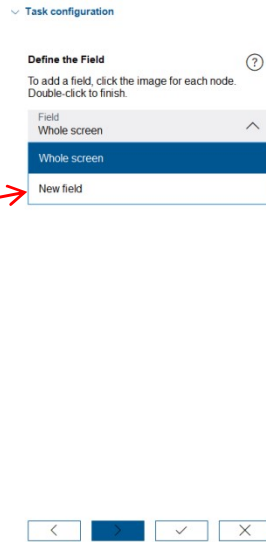


Una vez seleccionado, podemos cambiarle el nombre que viene por default "Occupancy 1"

y le damos en siguiente



Aquí nos pregunta si queremos usar toda la imagen o un "field", campo o área, escogemos el segundo



Dibujamos el campo como en cursos anteriores

Y luego vamos a seleccionar el tiempo mínimo que queremos que se active la alarma en el campo, en este caso 0.5 seg.

Task configuration

Define the Field

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

Field

Field 1

Properties of the selected area

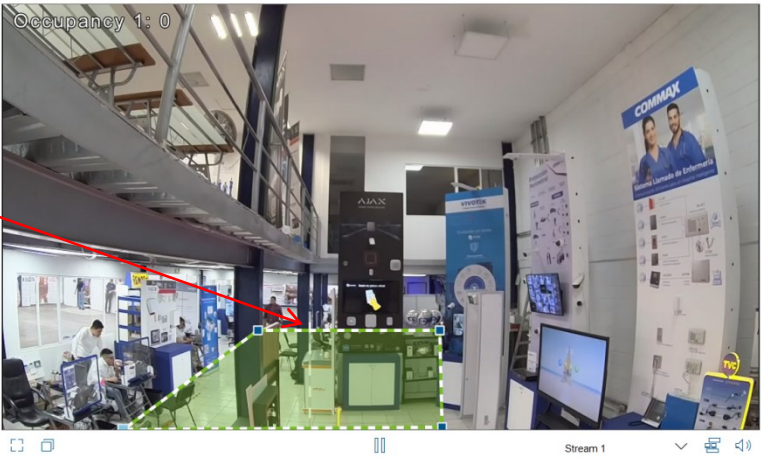
Debounce time [s]

0.5

Intersection trigger

Object base point

< > ✓ ✕



Punto base del objeto: un objeto genera una alarma si el punto base del objeto está dentro del área sensible.

Task configuration

Define the Field

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

Field

Field 1

Properties of the selected area

Debounce time [s]

0.5

Intersection trigger

Object base point

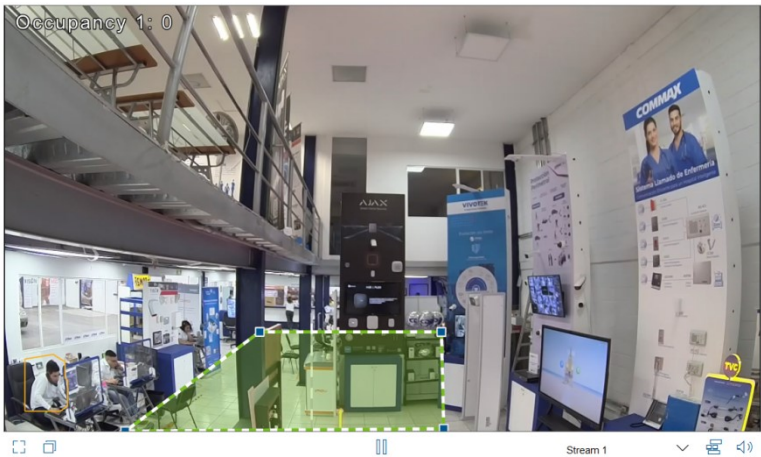
Object center

Edge of box

Complete box

Object base point

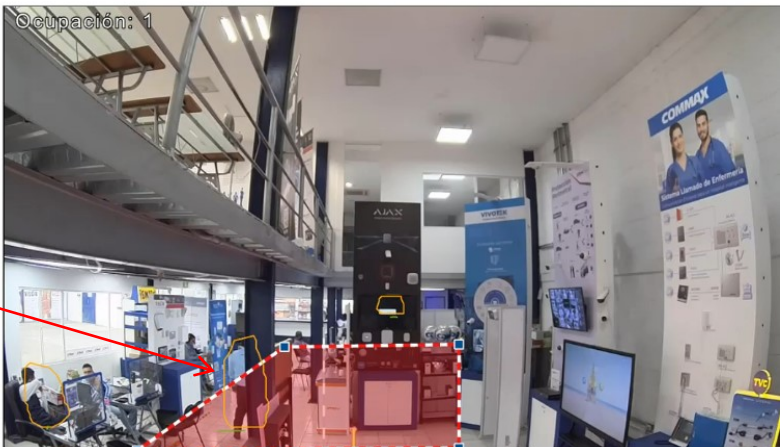
< > ✓ ✕

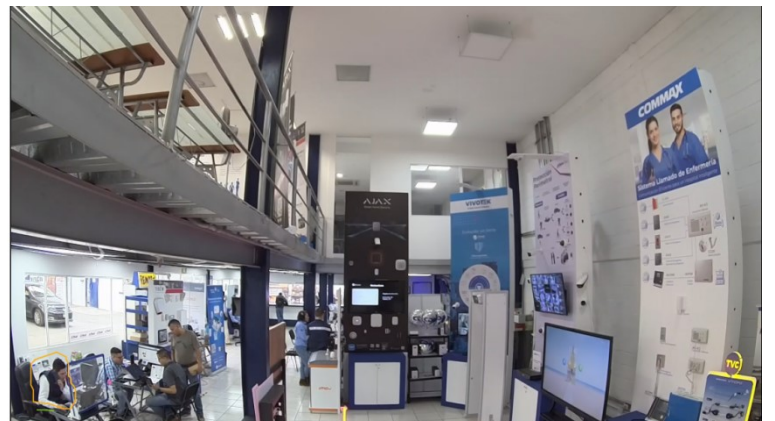


Cuando el punto base del objeto está dentro del campo o field

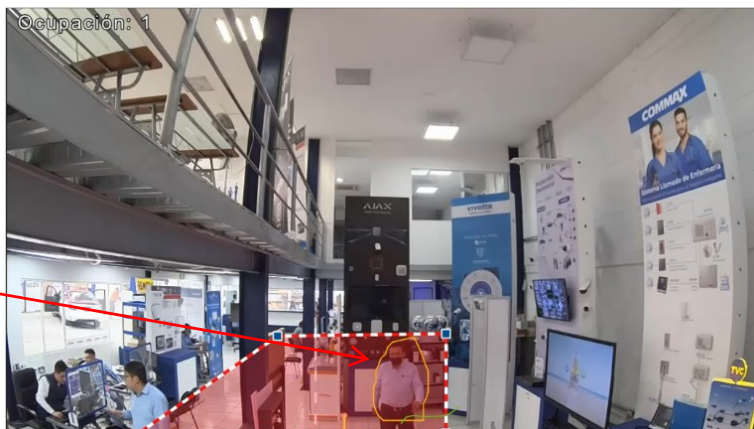
Ocupación

< > ✓ ✕

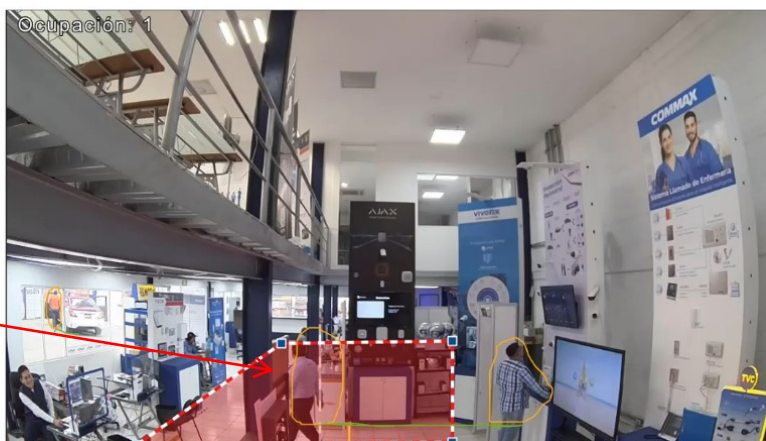
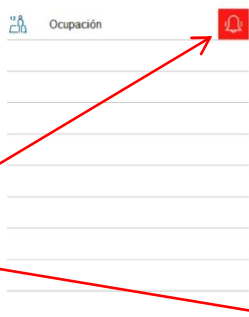


[illegible]

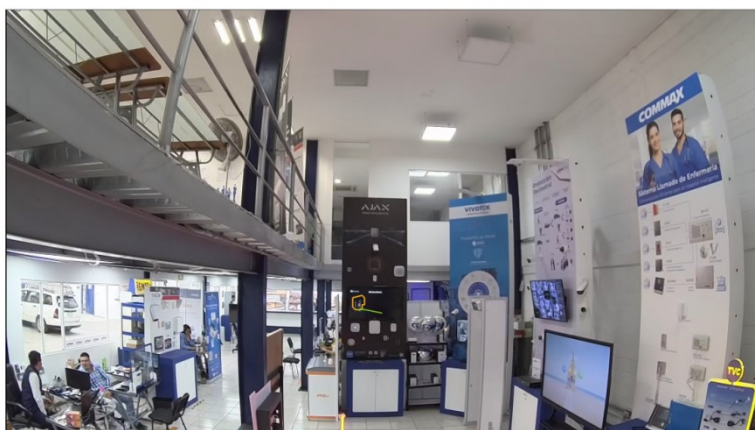
Se activa al cumplirse los 2 analíticos



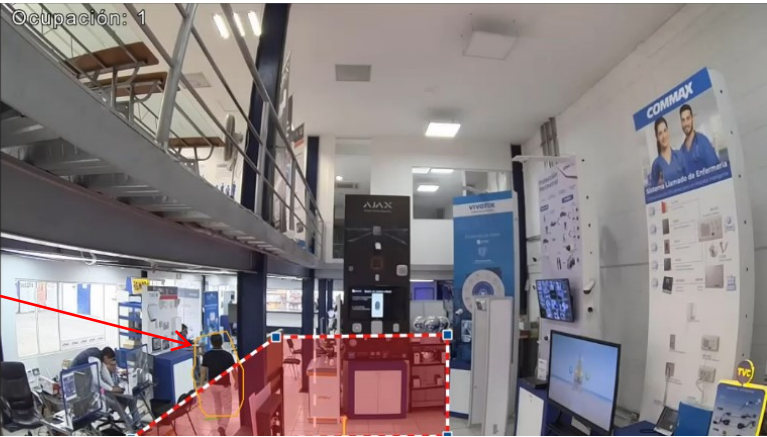
En este otro ejemplo igual se activa al cumplirse los 2 analíticos



Ahora lo hacemos con el color negro



Se activa al cumplirse los 2 analíticos



En este último ejemplo no se activa la alarma porque solo se cumple la condición de Ocupación pero la del color no

