



ANALISI VIDEO INTELLIGENT DEEP LEARNING

Manuale Installatore - Analisi Avanzata

Versione 2 14/01/2026

Seguici su



Introduzione Analisi Video Avanzata.....	3
Attivazioni Licenze.....	4
Visione d'insieme dei parametri.....	4
Menù A.....	4
Menù B.....	5
Menù C.....	5
Parametri Analisi Video.....	5
Parametri Avanzati.....	7
Filtri.....	8
La Prospettiva.....	11
Esempi.....	13
Area di interesse.....	21
Sezione Test.....	23
Percorsi.....	24
Azioni.....	28
Come si carica una licenza.....	30
Risoluzione dei Problemi (o Troubleshooting).....	32

Introduzione Analisi Video Avanzata

L'algoritmo di Analisi Video Avanzata di Aylook è un algoritmo che attraverso l'analisi video intelligente riesce a **monitorare in modo efficiente gli ambienti esterni generando allarmi in presenza di movimenti pericolosi**.

Il sistema insegue gli oggetti in movimento applicando filtri che permettono di ridurre in modo drastico i falsi allarmi (piante, cambi di luce, piccoli animali) e di selezionare solo gli oggetti di interesse (persone, mezzi di trasporto) con grande precisione e tenendo conto anche della prospettiva di ogni ambiente inquadrato. L'analisi video avanzata ha dunque un grande vantaggio competitivo rispetto ai normali activity detector proprio grazie a questa capacità di filtro dei falsi allarmi.

È inoltre possibile sottoporre il percorso degli oggetti al controllo di regole di movimento predefinite. L'inquadratura dell'area sorvegliata dalla telecamera viene suddivisa in zone (A, B, C, ecc.). L'utente può impostare le associazioni fra le aree e impostare diverse azioni per ogni regola. Per esempio il passaggio di un oggetto dalla zona A a quella C può far scatenare un allarme, mentre il passaggio dalla zona A alla B può attivare una registrazione o azionare un output preimpostato.

È infine possibile attivare un filtro chiamato "pets detector", in grado di rilevare se l'oggetto in movimento è un animale; si tratta di un filtro molto utile laddove si è sicuri che vi siano animali che potrebbero generare allarmi di movimento (per es. case con cani).

L'algoritmo funziona correttamente su telecamere ottiche fino a 30 metri mentre sulle telecamere termiche è possibile coprire una distanza maggiore in base a come è installata la telecamera (altezza e profondità di campo). La telecamera deve necessariamente essere installata ad un'altezza compresa fra i 2,8 m e i 3,5 m. L'inclinazione invece deve essere impostata in modo tale che si formi un angolo di almeno 30° in corrispondenza del terreno. Queste regole devono essere rispettate per ottenere rilevazioni corrette.

Seguendo questi parametri di installazione, potrebbero verificarsi falsi positivi-negativi che non possono essere gestiti. Ad esempio su inquadrature simili, l'algoritmo funziona correttamente solamente nell'area rossa.

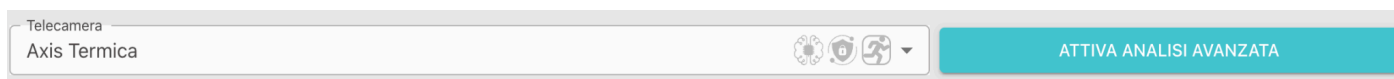


Il percorso da seguire è il seguente:

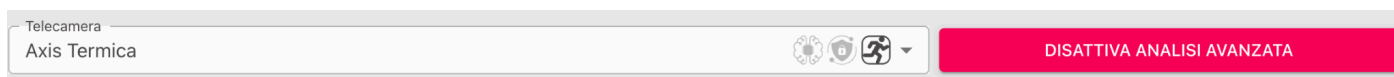
1. Configurazione della prospettiva
2. Configurazione dei sei parametri base
3. Disegno delle aree di interesse
4. Eventuale configurazione di percorsi e regole

Attivazioni Licenze

Per accedere al menu di configurazione dell'analisi video, vai su **Impostazioni > Analisi video > Avanzata**. Il primo passaggio consiste nel selezionare la telecamera desiderata dal menu a discesa e quindi fare clic su "Attiva Avanzata".



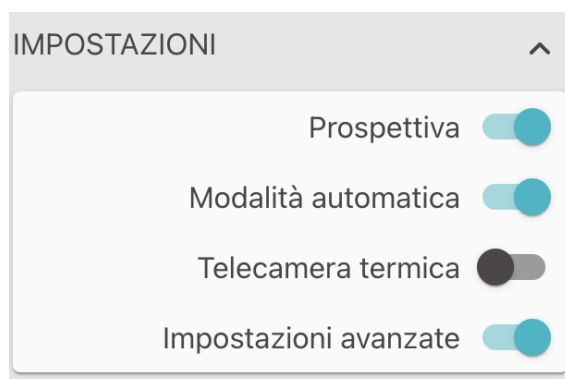
Da questo momento sarà attivo e in funzione l'Avanzata.



Visione d'insieme dei parametri

I parametri dell'Avanzata sono separati in tre menù:

Menù A

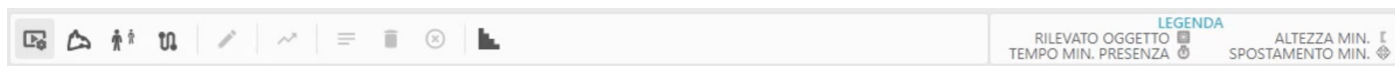


Impostazioni

- Prospettiva: se è abilitato o meno il calcolo della prospettiva.
- Modalità automatica: Adegua i parametri dimensionali-spostamento in base alla prospettiva configurata.
- Telecamera Termica: Ottimizzazione dell'algoritmo da attivare sulle telecamere termiche. In automatico verranno disattivati anche i filtri.
- Impostazioni avanzate: mostra / nasconde i parametri avanzati nel [menù C](#)

Nota: la modalità automatica richiede l'attivazione della prospettiva.

Menù B



Questa barra degli strumenti offre diversi strumenti per monitorare in tempo reale l'analisi video e configurare alcune funzioni. Le icone sono disposte come segue, da sinistra a destra:

- **Sezione Test:** Permette di visualizzare il funzionamento in tempo reale dell'algoritmo.
- **Area di interesse:** Consente di disegnare le aree specifiche in cui l'algoritmo deve operare.
- **Settaggio della prospettiva:** Utilizzato per impostare la prospettiva desiderata.
- **Percorsi:** Permette di creare delle regole di antiscavalcamento.

Menù C

PARAMETRI ANALISI VIDEO

Dimensione minima
10

Dimensione massima
31

Distanza massima
18

Spostamento minimo
8

Tempo minimo di presenza
1,2

Altezza minima oggetti
5

Sensibilità
5

Durata sfondo
10

Massimo tempo assenza
2

Massimo numero oggetti
8

Parametri Analisi Video

Dimensione minima

Questo parametro indica la larghezza minima che un oggetto deve avere per essere rilevato in percentuale rispetto alla larghezza del frame.

L'intervallo possibile di configurazione è da 0% a 20% della larghezza del frame: oggetti meno larghi di tale percentuale non vengono considerati dall'algoritmo come oggetti di interesse.

Dimensione massima

Questo parametro indica la larghezza massima che un oggetto deve avere per essere rilevato in percentuale rispetto alla larghezza del frame.

L'intervallo possibile di configurazione è da 20% a 80% della larghezza del frame: oggetti più larghi di tale percentuale non vengono considerati dall'algoritmo come oggetti di interesse.

Distanza massima

Questo parametro indica la distanza massima a cui un oggetto in primo piano si può spostare da un frame al successivo per essere seguito in percentuale rispetto alla larghezza del frame.

L'intervallo possibile di configurazione è da 5% a 50% della larghezza del frame.

A seconda del frame rate e della velocità a cui gli oggetti si muovono si può decidere di aumentare o diminuire questo parametro. Per oggetti veloci visti per pochi frame, il parametro sarà da alzare. Per oggetti lenti e visti per molti frame il parametro può essere tenuto basso. Un esempio potrebbe essere una moto che passa davanti alla telecamera ad alta velocità. Tra due frame questo oggetto si troverà in due punti lontani tra di loro e se il parametro "distanza massima" è basso, non considererà la moto come oggetto da segnalare.

Spostamento minimo

Questo parametro indica di quanto un oggetto in primo piano si deve spostare prima di essere segnalato in percentuale rispetto alla larghezza del frame.

L'intervallo possibile di configurazione è da 0 a 50% della larghezza del frame: oggetti che si spostano meno di tale percentuale non vengono considerati dall'algoritmo come oggetti di interesse.



Tempo minimo di presenza

Questo parametro indica il tempo minimo che uno oggetto deve rimanere all'interno della scena per essere rilevato in secondi.

L'intervallo possibile di configurazione è da 0 a 30 secondi: oggetti che restano per meno tempo all'interno della scena non vengono considerati dall'algoritmo come oggetti di interesse.

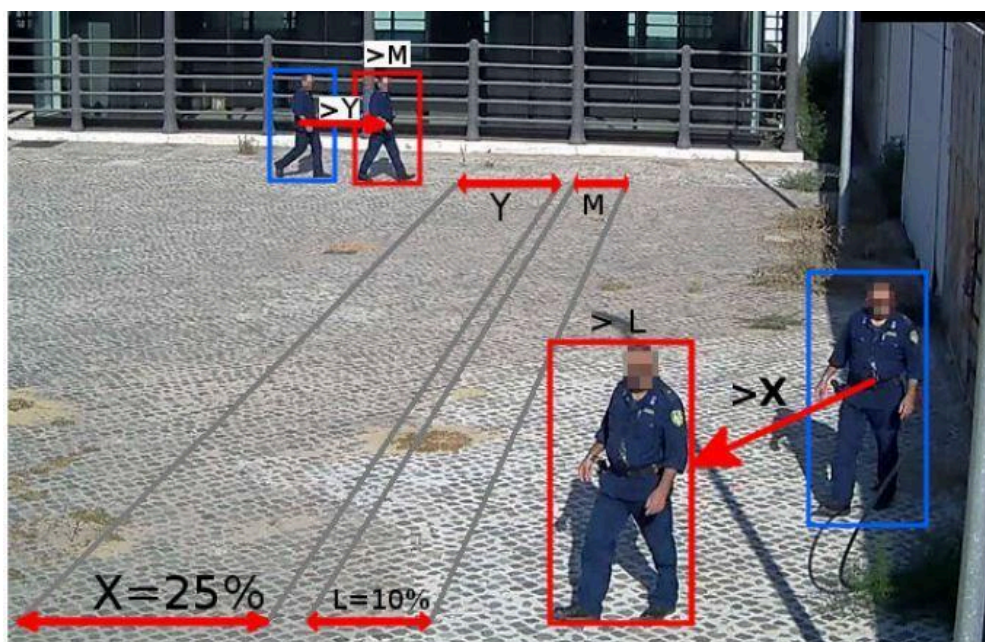
Altezza minima oggetti

Il parametro "altezza minima oggetti" aiuta a filtrare gli oggetti "bassi".

L'intervallo possibile di configurazione è da 5% a 50% del frame: oggetti più larghi di tale percentuale non vengono considerati dall'algoritmo come oggetti di interesse. Può capitare infatti che un oggetto di per sé piccolo (per esempio un cane) si trovi con un'area ingrandita dall'ombra del sole oppure che trovandosi su una terrazza (dove la prospettiva non funziona bene) appaia di area più grande di quanto non sia in realtà.

In questi casi può aiutare il filtro "altezza minima oggetto" che va ad escludere tutti quegli oggetti che anche se

hanno area abbastanza grande non sono abbastanza alti da essere interessanti, sempre naturalmente riparametrati con la prospettiva.



- **Tempo oggetto fermo (parametro avanzato):** Questo valore, espresso in secondi, indica il tempo dopo il quale un oggetto rilevato che smette di muoversi entra nello stato di "oggetto fermo". Gli oggetti considerati "fermi" vengono nascosti. Il valore predefinito è 10 secondi.

Per garantire misurazioni affidabili di distanza e dimensioni in metri, è **essenziale** configurare la prospettiva utilizzando lo strumento apposito nel [menù B](#), con una persona presente sul campo.

Parametri Avanzati

Abilitando questa voce vengono mostrati quattro parametri di impostazioni avanzate: sensibilità, durata sfondo, massimo tempo assenza e massimo numero di oggetti.

Sensibilità

Questo parametro indica la soglia per distinguere oggetti in movimento rispetto allo sfondo, più è alto e più l'algoritmo tende a rilevare movimento nella scena.

L'intervallo possibile di configurazione è da 0 a 10.

Durata sfondo

Questo parametro indica ogni quanto tempo viene aggiornato lo sfondo. Se un oggetto rimane fermo nella scena per un tempo superiore, esso viene incluso nello sfondo e smette quindi di essere rilevato e inseguito. Se si prevede che gli oggetti non si fermano a lungo nella scena (ad es. Auto che passano) si consiglia di abbassare questo parametro. Viceversa si consiglia di alzarlo rispetto al default solo se strettamente necessario, ad es. Perché nella scena osservata ci sono persone che tendono a fermarsi a lungo.

L'intervallo possibile di configurazione è da 2 a 30 secondi.

Massimo tempo assenza

Questo parametro indica il tempo massimo di assenza di un oggetto dalla scena per eliminarlo dal tracking e interrompere il suo inseguimento.

L'intervallo possibile di configurazione è da 0 a 5 secondi.

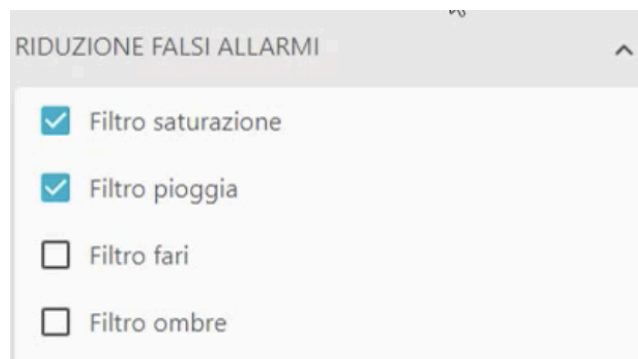
Massimo numero oggetti

Questo parametro indica il numero massimo di oggetti in movimento che possono essere presenti nella stessa zona di una scena, se il numero scelto è inferiore al numero di oggetti rilevati, l'algoritmo ignora il contenuto della scena; è spesso utilizzato in scene molto numerose.

L'intervallo possibile di configurazione è da 4 a 20 oggetti presenti sulla scena.

Filtri

È possibile inoltre attivare o disattivare alcuni filtri, a seconda della situazione in cui ci si trova dal menu dedicato:



Ignora animali

Questo filtro viene utilizzato per filtrare eventuali animali presenti all'interno della scena. L'uso di questo filtro è particolarmente indicato per chi dovesse abitare in zone dove sono presenti animali domestici che compaiono persistentemente all'interno della scena. Se il filtro viene impostato su attivo, ignora eventuali animali presenti sulla scena e non crea così falsi allarmi.

Filtro saturazione

Questo filtro viene utilizzato per filtrare oggetti particolarmente saturi all'interno della scena.

L'uso di questo filtro è particolarmente indicato per gestire gli insetti (in particolare ragni) che di notte si avvicinano alla telecamera attirati dall'illuminatore infrarossi e che una volta davanti all'obiettivo vengono "incendiati" dall'illuminatore e risultano oggetti di dimensioni grandi che rischiano di dare allarme, come si può vedere nelle immagini che seguono. Con l'applicazione di questo filtro questi insetti non danno falsi allarmi.



Filtro pioggia

Questo filtro si occupa di rimuovere dalla scena gli oggetti lunghi e stretti tendenzialmente associabili alla pioggia.



Filtro fari

Questo filtro si occupa di rimuovere i blob creati dalla luce artificiale (tendenzialmente i fari delle auto).

L'uso di questo filtro è necessario quando le aree monitorate sono situati vicino a strade che hanno curve in corrispondenza dell'impianto; i fari delle auto in transito durante le ore buie illuminano la parte interna dell'area e possono creare effetti molto simili ad oggetti in movimento che se non adeguatamente filtrati scatenano falsi allarmi, come si può vedere nelle immagini che seguono.





Filtro ombre

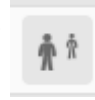
Questo filtro si occupa di rimuovere i blob creati dalle ombre degli oggetti in movimento.

L'uso di questo filtro è necessario quando all'esterno dell'area monitorata passano mezzi e persone; nelle ore in cui il sole sorge e cala la proiezione delle ombre può cadere all'interno dell'area sorvegliata e se non adeguatamente filtrata viene considerata a tutti gli effetti un oggetto in movimento, come si può vedere nelle immagini che seguono.



La Prospettiva

La prospettiva viene impostata tramite lo strumento "prospettiva" presente nel [menu B](#). Per un'ottimale configurazione della prospettiva, è fondamentale che:

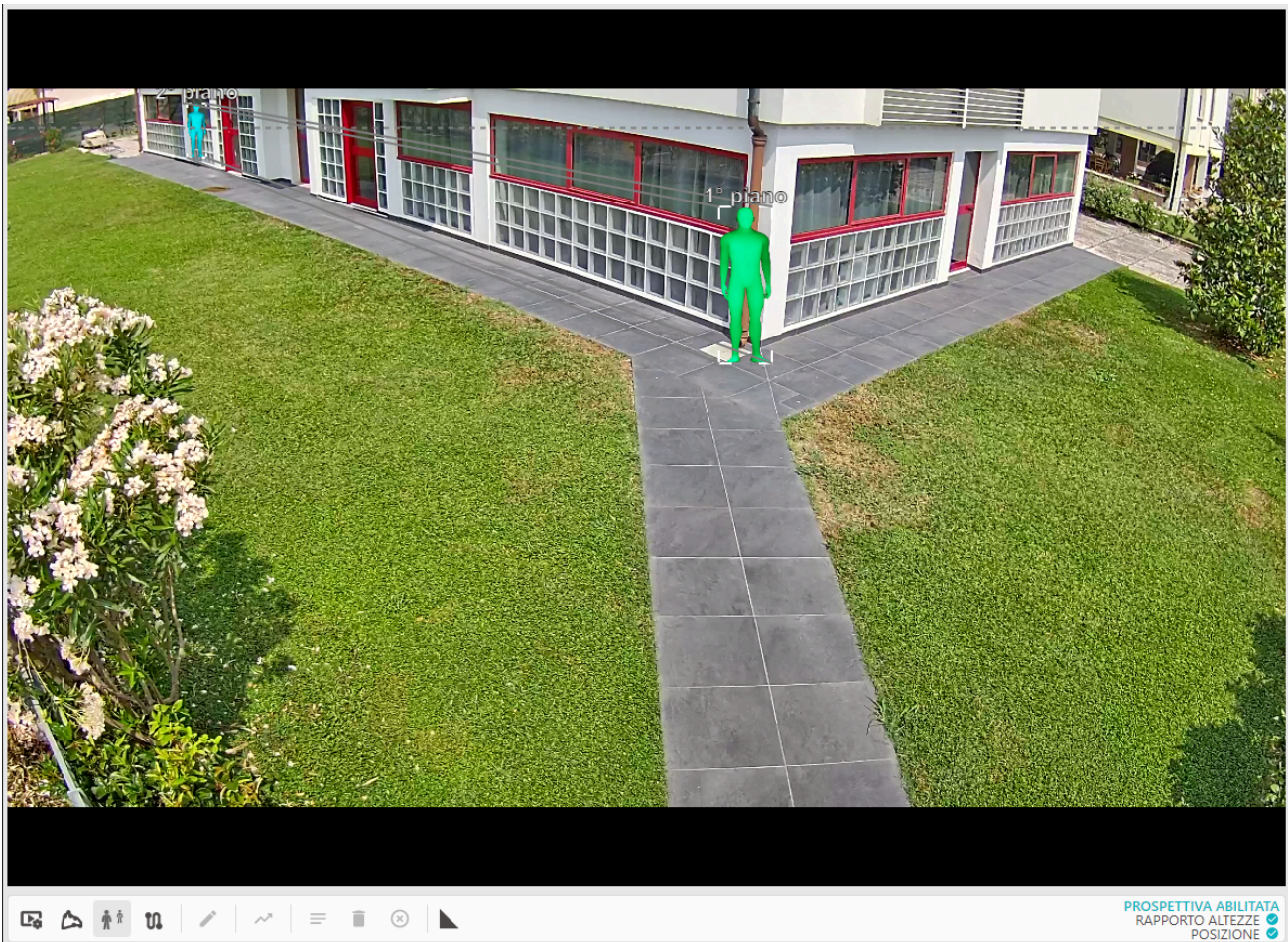


presente nel [menu B](#). Per un'ottimale

- L'inquadratura sia perfettamente orizzontale.
- La distorsione ottica "fish-eye" nell'inquadratura sia minima.
- La scena ripresa, nella quale si desidera riconoscere gli oggetti, sia prevalentemente piana. Il piano può anche essere in salita o discesa, purché sia un unico piano per lo più liscio.

In queste condizioni, gli oggetti situati alla stessa coordinata verticale nell'immagine appariranno di dimensioni simili.

Per configurare la prospettiva si utilizza un'interfaccia con due figure stilizzate: una verde, che simboleggia un oggetto in primo piano, e una blu, che rappresenta un oggetto distante. L'obiettivo di queste due figure è di simulare con la massima precisione possibile un identico soggetto posizionato, rispettivamente, a breve distanza dalla telecamera e alla massima distanza operativa prevista per l'algoritmo.



La configurazione richiede di impostare l'altezza di un oggetto identico in due punti distinti della scena. Si suggerisce la presenza di due persone: un operatore per la configurazione del sistema e una persona sulla scena. La persona si posiziona in primo piano, e l'operatore regola dimensioni e posizione dell'omino verde per allinearla alla persona inquadrata. Successivamente, la persona si sposta il più lontano possibile, in secondo piano, e si ferma per permettere all'operatore di adattare dimensioni e posizione dell'omino blu.

È importante notare che l'omino verde deve avere sempre dimensioni pari o superiori rispetto all'omino blu.

L'intero setup dell'algoritmo può essere eseguito anche da remoto con un solo operatore presente sulla scena.

Una volta configurata la prospettiva, i parametri relativi a lunghezze, distanze o dimensioni si riferiscono all'oggetto posto in primo piano e vengono automaticamente riadattati agli oggetti più distanti. Più avanti mostreremo esempi per rendere chiaro questo aspetto.

Nota

Affinché un oggetto possa essere rilevato dall'algoritmo deve avere un'altezza maggiore o uguale al 10% dell'altezza del frame (su una inquadratura con risoluzione 640x480 l'altezza minima dell'oggetto deve essere di 48 pixel).

Se la profondità della scena dovesse richiedere di rilevare oggetti di altezza inferiore, è consigliabile considerare una modifica del layout dell'impianto di telecamere, prevedendo un'ulteriore telecamera a distanza maggiormente ravvicinata o ad una diversa angolazione.

Esempi

Inquadratura idonea



- L'orizzonte è perfettamente orizzontale (linea verde).
- La distorsione fisheye è presente, ma di entità lieve (linee tratteggiate rosse).
- Il piano su cui si trovano i soggetti è liscio/piano.

Inquadratura apparentemente corretta, ma ingannevole



Di seguito sono elencati i problemi riscontrati:

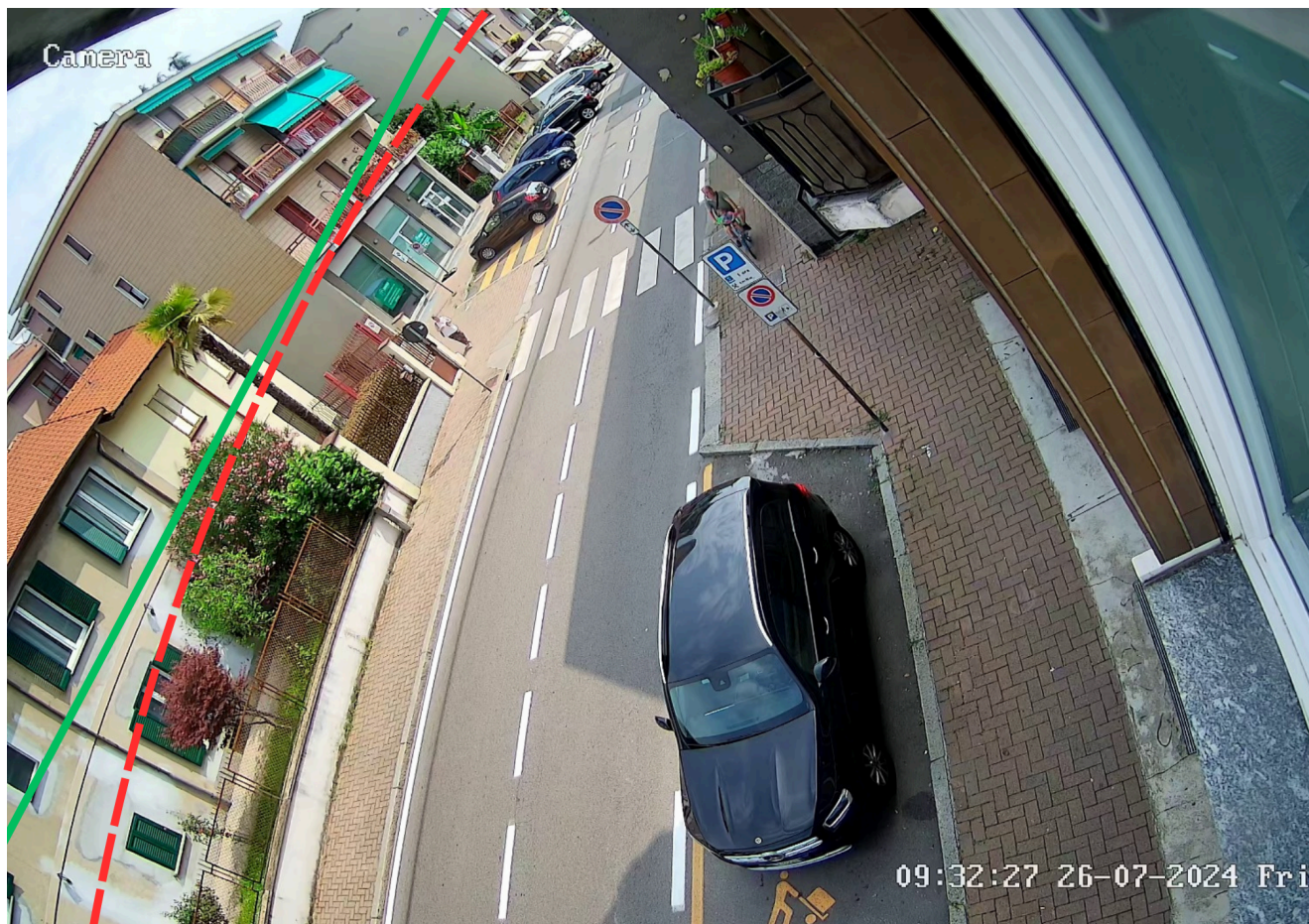
- L'orizzonte (linea verde) appare notevolmente storto.
- La distorsione "fisheye" è molto evidente (vedi tratteggio rosso).
- Due soggetti identici, posizionati alla stessa coordinata verticale nell'immagine (vedi omini gialli), presentano dimensioni marcatamente diverse.
- Il piano prospettico risulta liscio.

È comunque possibile utilizzare la prospettiva in due modi:

- Ampliare l'intervallo di "altezza minima" e "altezza massima".
- Restringere l'area di interesse a un solo lato dell'immagine e posizionare i punti di prospettiva all'interno di tale area. (Ad esempio sul lato destro dell'immagine, l'orizzonte è orizzontale.)

In alternativa, per un'analisi dell'intera scena in questo caso, si consiglia di non utilizzare la prospettiva se non si verificano problemi di falsi allarmi.

Inquadratura problematica



- L'orizzonte è praticamente verticale
- La distorsione fisheye è accentuata

In questo caso la prospettiva non può funzionare. Un'inquadratura così tanto ruotata può mettere in difficoltà anche l'algoritmo.

Due Piani Molto Sfalsati

La telecamera inquadra contemporaneamente due livelli con una notevole differenza di altezza: il piano della rampa del garage e il livello del giardino/muro superiore. Come sottolineato dal testo, "l'applicazione della prospettiva non è consigliabile se si intende rilevare su entrambi i piani".

L'algoritmo IDL funziona al meglio su un'unica superficie piana o con pendenze lievi. In una scena come questa, un oggetto che si muove sul piano inferiore apparirà molto più piccolo di un oggetto sul piano superiore. Questo rende quasi impossibile per l'algoritmo impostare una regola di rilevamento valida per entrambe le aree. Si rischia di avere:

Falsi negativi: Un movimento rilevante nel piano inferiore potrebbe essere ignorato perché l'oggetto appare troppo piccolo.

Falsi positivi: Un movimento insignificante nel piano superiore (come un animale) potrebbe essere grande abbastanza da far scattare un allarme.

Soluzione: Per monitorare efficacemente entrambe le aree, sarebbe consigliabile utilizzare due telecamere distinte, una dedicata a ciascun livello. In alternativa, se l'obiettivo è solo la rampa si crea la prospettiva e si crea l'area di interesse



Altezza di Installazione Errata e Assenza di un Piano Orizzontale

La telecamera è installata molto in alto e punta verso il basso su un terreno scosceso e ricco di vegetazione. Manca un chiaro piano di riferimento orizzontale.



Altezza di installazione troppo bassa

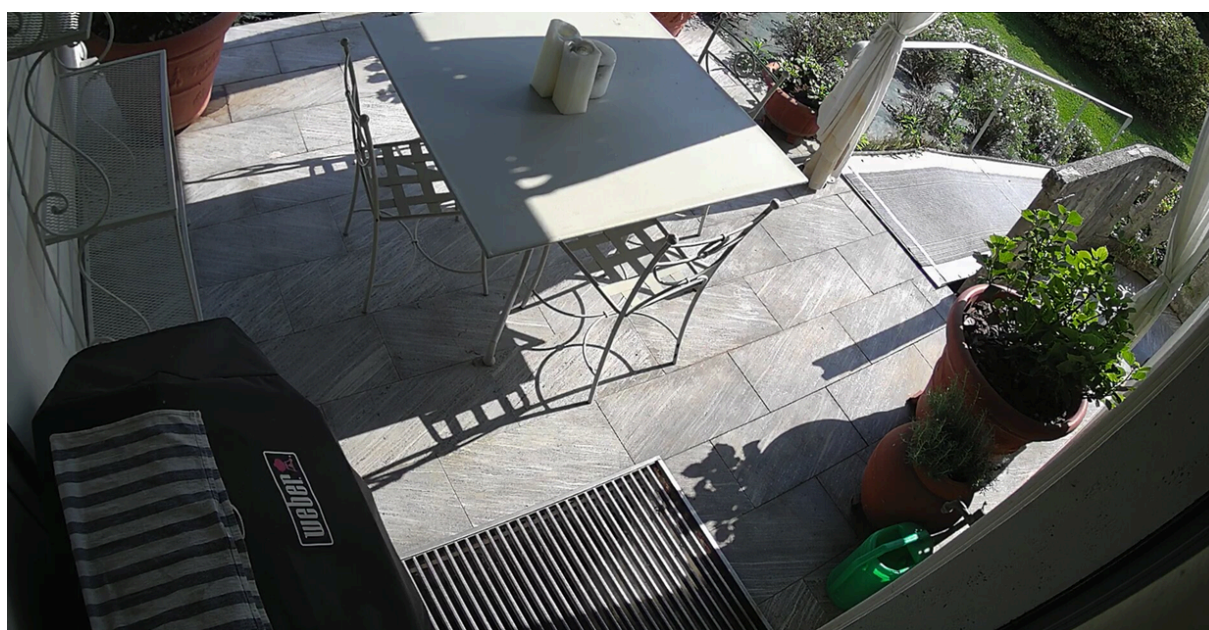
Scarsa profondità prospettica: l'inquadratura è quasi parallela al suolo, rendendo difficile percepire distanze e movimenti con precisione.



Assenza di profondità

Assenza di profondità: L'inquadratura è troppo ravvicinata, senza una reale "prospettiva" verso l'esterno. Non consente di anticipare chi arriva né di seguire una traiettoria di movimento.

Telecamera in posizione statica e chiusa: La presenza di mobili e vasi restringe ulteriormente la visuale e crea zone cieche.

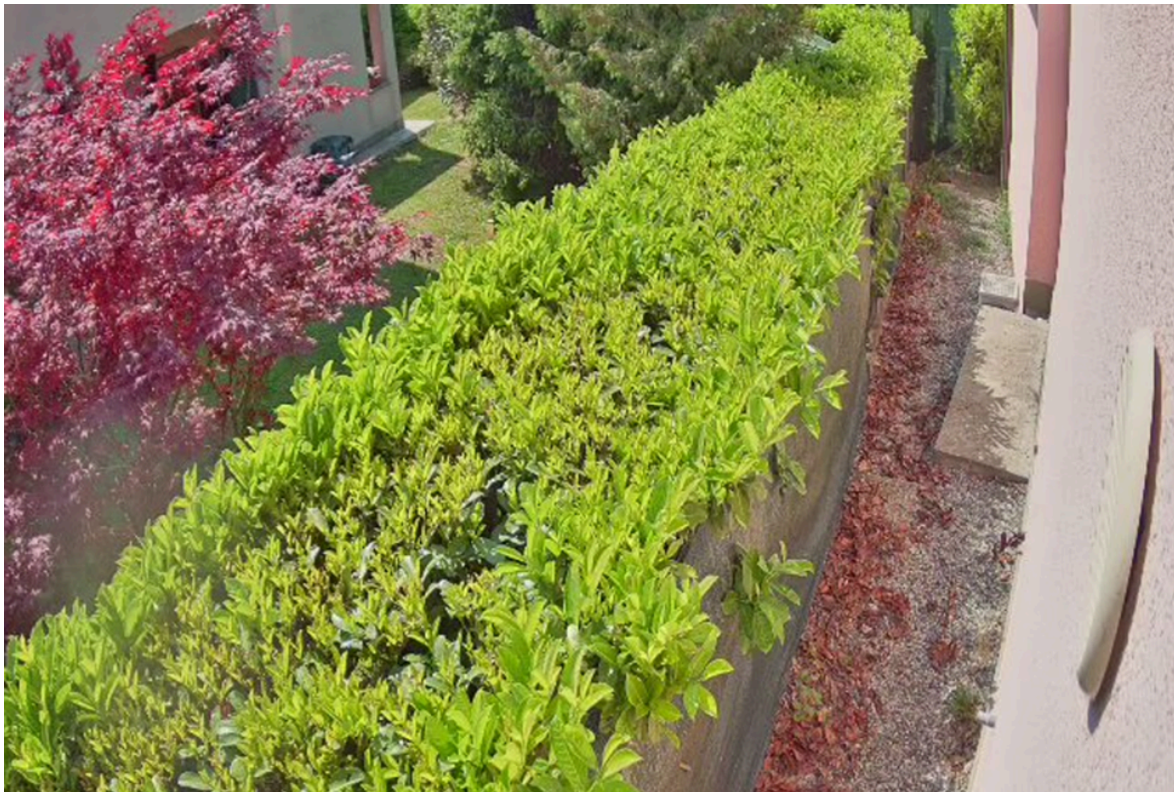


Scarso spazio di tracciamento

Altezza corretta: La telecamera è montata ad un'altezza adeguata, offrendo una buona visuale dall'alto.

Problema di spazio: Il corridoio visivo è molto stretto e delimitato da una siepe alta e da un muro dell'edificio. Di conseguenza:

- Non è possibile seguire agevolmente una persona in movimento lungo il percorso.
- Una parte del corpo (es. gambe) potrebbe essere frequentemente coperta dalla vegetazione.
- Scarsa ampiezza laterale: La vista è fortemente canalizzata, il che limita la possibilità di anticipare movimenti da direzioni laterali.



Piante e illuminazione poco omogenea

Disabilitare IR a bordo della camera e utilizzare illuminatori esterni. Il problema principale è duplice:

- Sovraesposizione dovuta alla vicinanza delle piante: i LED IR integrati nella telecamera emettono una luce che colpisce le piante vicine. Questa luce viene riflessa direttamente nell'obiettivo, causando una forte sovraesposizione (le piante appaiono quasi bianche).
- Scarsa illuminazione in profondità: A causa della sovraesposizione in primo piano, la telecamera riduce la sensibilità generale per compensare. Questo fa sì che le aree più lontane, come il vialetto o il fondo della scena, risultino troppo scure e prive di dettagli.



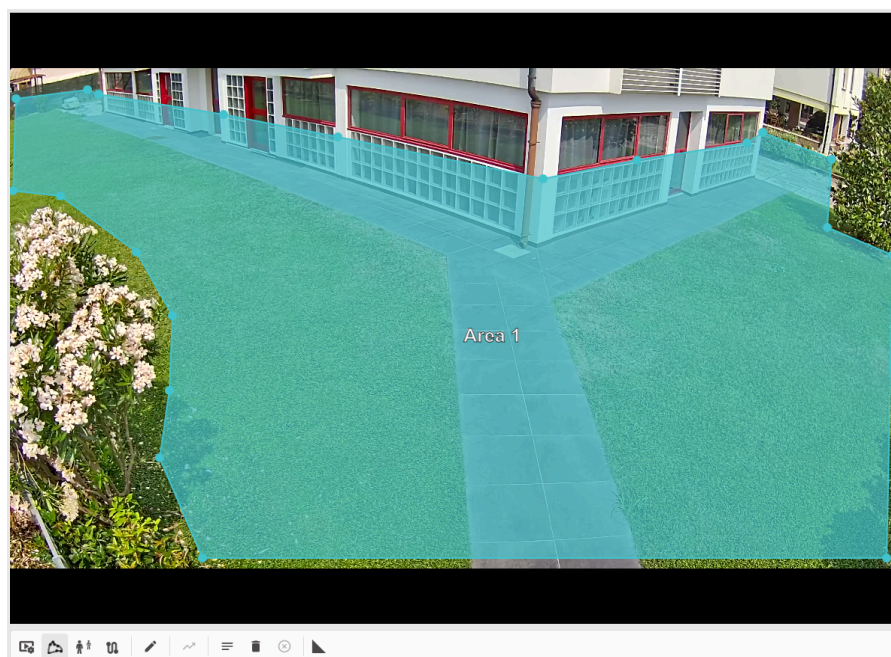
Area di interesse

Il secondo aspetto della configurazione della telecamera riguarda la definizione delle aree di interesse. Queste aree servono a circoscrivere l'analisi dell'algoritmo solo alle zone specificate.

Se non vengono definite aree, l'algoritmo analizzerà l'intera area inquadrata dalla telecamera. Le aree di interesse sono di forma poligonale e si disegnano nella sezione "Aree di Interesse". Per tracciarle, è sufficiente cliccare per definire i vertici, spostando il mouse da un vertice all'altro.



Si crea così un lato del poligono, congiungendo i primi due vertici. Si prosegue il disegno cliccando sul terzo vertice e sui successivi, fino a che, cliccando nuovamente sul primo vertice, si chiude il poligono, definendo l'area di interesse.



E' possibile rinominare l'area premendo sul pulsante Rinomina



e scrivendo il testo desiderato nella finestra dedicata

Richiesta

Nuovo nome dell'area

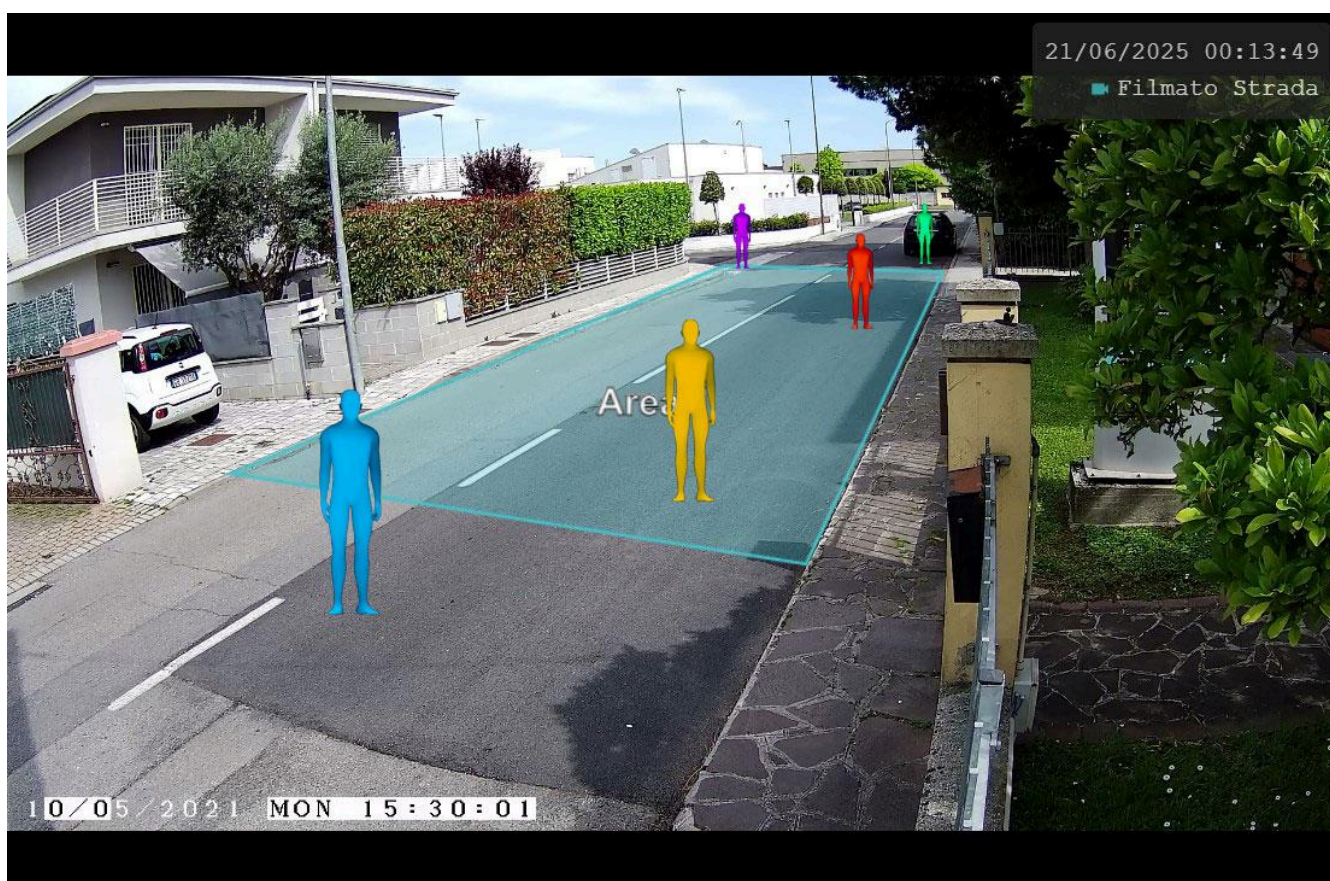
Area Ingresso

ANNULLA OK

È possibile eliminare un'area premendo sul pulsante Elimina



Per considerare un oggetto "dentro l'area", l'oggetto rilevato deve essere sufficientemente dentro l'area di interesse.



L'omino blu ha sufficiente intersezione con l'area di interesse → è dentro

L'omino giallo ha tanta intersezione con l'area di interesse → è dentro

L'omino rosso ha sufficiente intersezione con l'area di interesse → è dentro

L'omino verde non ha intersezione con l'area di interesse → è fuori

L'omino viola non ha sufficiente intersezione con l'area di interesse → è fuori

Sezione Test

La sezione Test serve per visualizzare in tempo reale il funzionamento dell'algoritmo. L'immagine viene suddivisa in due riquadri:

Quello a sinistra visualizza lo streaming video in tempo reale mentre quello a destra è l'immagine di sfondo su cui lavora l'algoritmo, ogni puntino rappresenta un pixel che è cambiato nella scena.



Non tutti gli oggetti che si muovono all'interno della scena vengono catalogati come allarmi, perché vengano percepiti come tali, essi devono soddisfare tutti i quattro parametri spiegati nel capitolo [Parametri](#): Rilevato oggetto, spostamento minimo, tempo minimo di presenza, altezza minima oggetti.

LEGENDA			
RILEVATO OGGETTO		ALTEZZA MIN.	
TEMPO MIN. PRESENZA		SPOSTAMENTO MIN.	

Rilevato oggetto: viene rilevato un oggetto in movimento.



Nella prima foto la persona non viene rilevata come allarme perché non sono soddisfatti i parametri di spostamento minimo e tempo minimo di presenza, infatti il riquadro intorno alla persona è ancora azzurro.

Nella seconda foto la persona e non il cane viene rilevata come allarme perché vengono soddisfatti tutti e quattro i parametri e il riquadro intorno alla persona è diventato rosso.

Percorsi

Un altro tipo di filtro a disposizione dell'utente riguarda la definizione di regole sui percorsi.

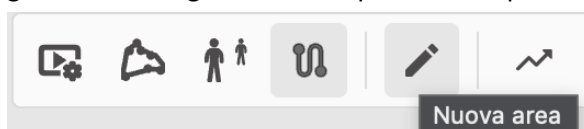
Immaginiamo di avere una telecamera che inquadra il giardino di una casa, la sua recinzione e la strada esterna al giardino; al cliente non interessa tanto sapere se si è mosso qualcuno all'interno del giardino oppure sulla strada quanto essere allertato se qualcuno dalla strada oltrepassa la recinzione ed entra nel giardino. In questo caso è quindi possibile disegnare due aree, una esterna corrispondente alla strada ed una interna corrispondente al giardino e sottoporre il percorso degli oggetti in movimento sulla scena ad una regola: segnalare solo gli oggetti che dall'area **"Esterno"** passano all'area **"Interno"**.

Per configurare i percorsi è necessario accedere alla sezione "Percorsi" del menu B:



Il primo passo è quello del disegno delle aree; nell'esempio sono state disegnate due aree, una esterna e una interna.

Le aree di interesse sono aree poligonali. Per disegnarle si deve premere sul pulsante "Nuova Area"



A questo punto si punta il mouse in uno dei vertici e si clicca:



Poi si sposta il mouse nel vertice seguente e si clicca nuovamente:



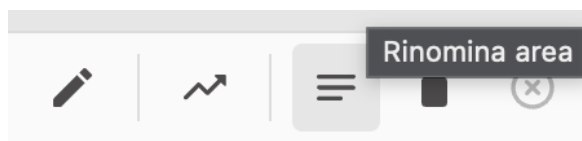
A questo punto viene creato un lato del poligono che congiunge i due vertici; si prosegue nel disegno cliccando sul terzo vertice e così via fino a che si clicca nuovamente sul primo vertice chiudendo il poligono e definendo quindi l'area di interesse.

È possibile spostare le aree ed i vertici direttamente nell'immagine.

È anche possibile aggiungere un nuovo vertice cliccando su un segmento.

Per unire due vertici vanno sovrapposti.

Per rinominare l'area è necessario premere sul pulsante "Rinomina area":



A questo punto potete rinominare l'area e salvare con OK.

Richiesta

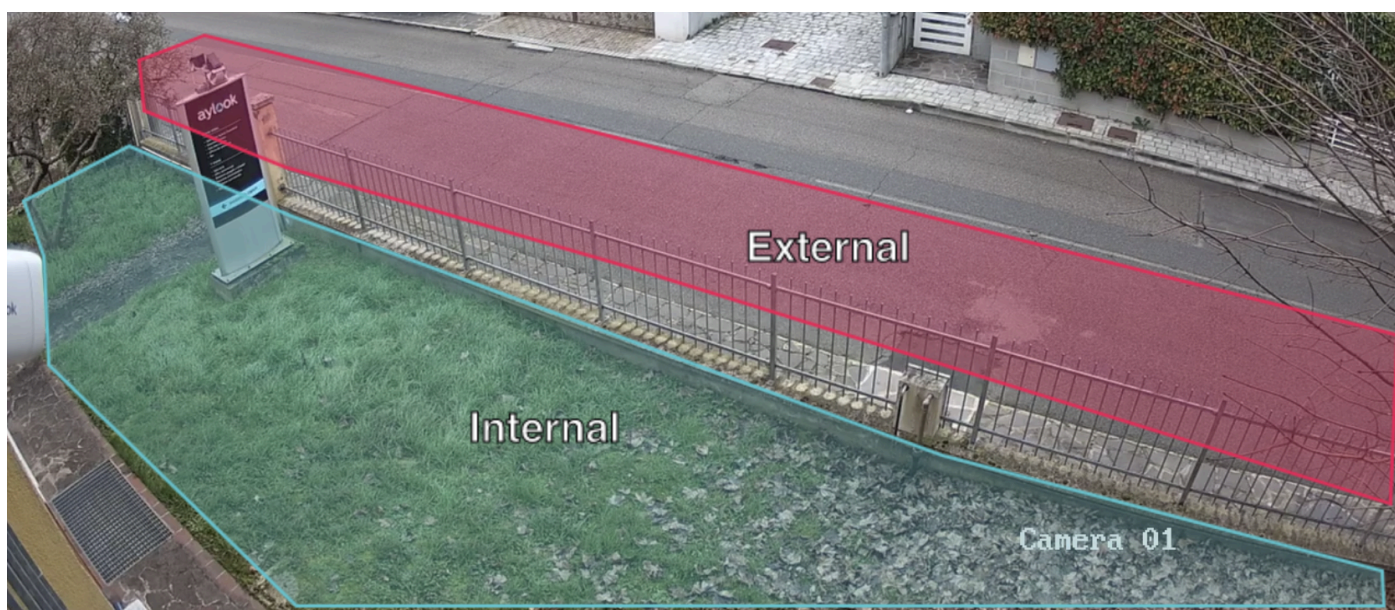
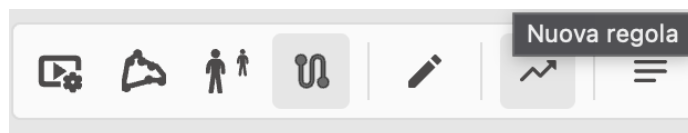
Nuovo nome dell'area

Internal

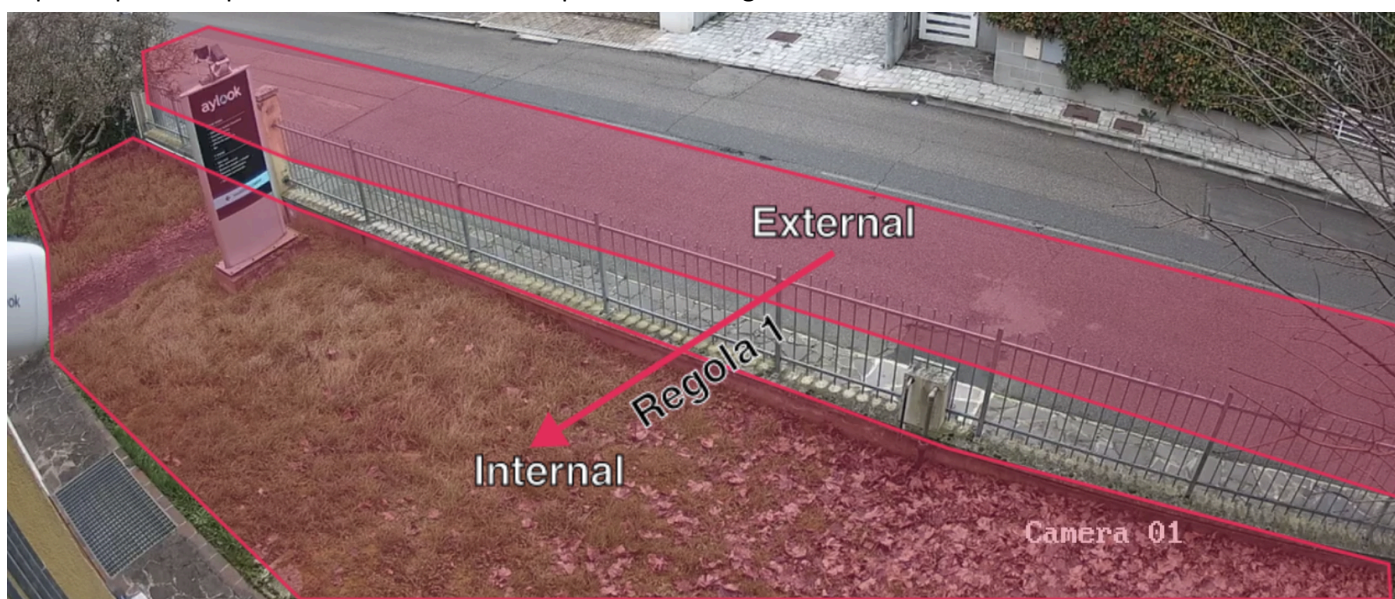
ANNULLA OK

Il secondo passo è quello della configurazione delle regole; nell'esempio sopra è stata creata una regola "In-Out" che corrisponde al percorso "Esterno > Interno". Non ci sono limiti al numero di aree e di regole che si possono creare; è bene tenere presente però che un numero eccessivo di aree o di regole può essere molto difficile da gestire e da comprendere ad impianto operativo.

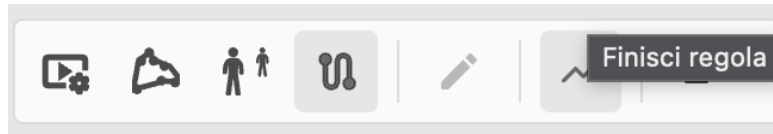
Per creare una nuova regola si seleziona la prima area nell'immagine e poi si preme sul pulsante "Nuova Regola":



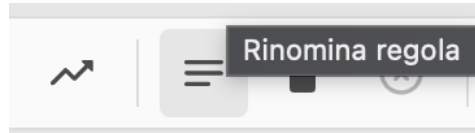
A questo punto va premuto sulla seconda area per creare la regola e la direzione di attraversamento:



Per terminare va premuto sul pulsante “Finisci Regola”:



Per rinominare la regola, va selezionata la regola nell’immagine e poi premuto il pulsante “Rinomina Regola”:



A questo punto possiamo rinominare la regola.

Richiesta

Nuovo nome della
regola
In-Out

ANNULLA OK

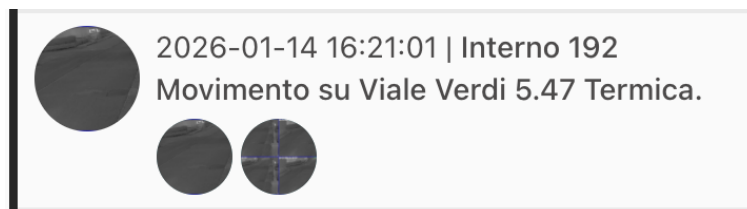
Ogni area e ogni regola può essere creata, modificata o eliminata con i pulsanti relativi nella parte bassa dell’interfaccia.

L’area si può modificare semplicemente spostando i vertici. Se premiamo su un segmento, viene creato un nuovo vertice. Se sovrapponiamo due vertici, questi verranno uniti.

Una regola non genera in automatico l’evento e sarà necessario creare l’azione come spiegato poco sotto.

Azioni

Una volta attivato l'algoritmo, vengono automaticamente generati gli eventi di Movimento nello storico eventi:



È possibile creare delle azioni specifiche per ogni telecamera.
Attraverso il menu Azioni (da Setup), sotto Automazioni:



E premendo su Nuovo in basso:



E' possibile creare una nuova azione scegliendo la voce Telecamera, Rileva Movimento:

AZIONE 02

Azione 02
Nessuna proprietà
PROPRIETÀ

Quando

☒ Intervallo
☐ Orario

LunedìMartedìMercoledìGiovedìVenerdìSabatoDomenicaFestivi

Se

^ Telecamera

rileva movimento

rileva percorso

rileva manomissione

rileva evento termografico

rileva inizio evento di videoanalisi

rileva fine evento di videoanalisi

<->

☒ Sono verificate tutte le condizioni in 3 sec.
 ☐ È verificata almeno una condizione

A questo punto scegliete la telecamera sulla quale avete abilitato l'algoritmo e premete su Salva.

Nota: Le voci nell'area/con classe sono utilizzabili soltanto sulle telecamere con Analisi Video IDL.

^ Telecamera
rileva movimento

SE RILEVA MOVIMENTO...

la telecamera Filmato Strada

nell'area Tutte le aree

con classe Tutte le classi di oggetti

SALVA

Adesso potete scegliere di aggiungere altre condizioni nel Se per creare un AND oppure scegliere l'esito dell'azione nell'Allora come un genera allarme o un Attiva Uscita di centrale.

Se

Centrale allarmi

Controllo accessi

Telecamera

rileva movimento

rileva percorso

rileva manomissione

rileva evento termografico

<->

☒ Sono verificate tutte le condizioni in 3 sec.
☐ È verificata almeno una condizione

rileva movimento la telecamera *Filmato Strada* nell'area *Tutte le aree* con classe *Tutte l...*

Allora

disabilita la centrale

resetta la memoria allarme della partizione

arma la partizione

disarma la partizione

attiva uscita

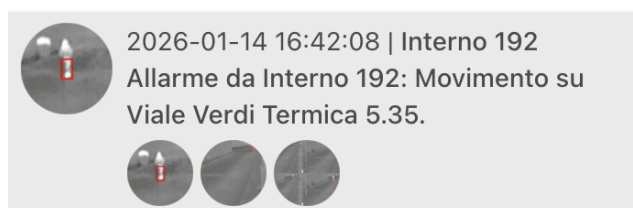
disattiva uscita

<->

genera allarme con oggetto *Predefinito* con suono *Nessun suono* per *1* ogni *5* sec.

attiva uscita *Uscita Sirena*

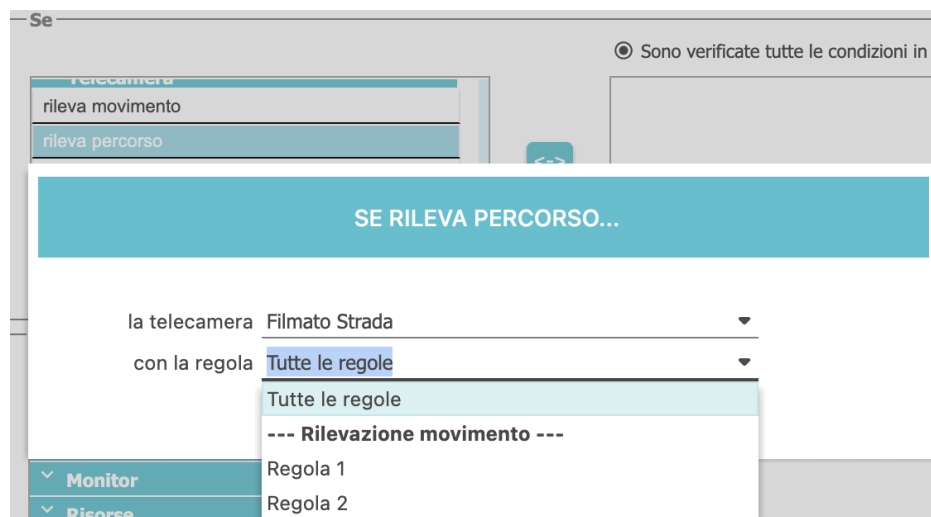
SALVA



Anteklab srl: Via Manzoni 49, 46047 Porto Mantovano (MN) – Tel: 0376397765 – aylook@antek.it

29

Per creare l'azione relativa ad un percorso è necessario scegliere Se-Telecamera Rileva Percorso, scegliere la telecamera dove abbiamo creato le regole e poi scegliere la Regola che vogliamo utilizzare:



A questo punto premiamo su Salva, aggiungiamo nell'Allora l'esito dell'azione e da questo punto ogni volta che verrà soddisfatta la regola, verrà generato un evento (se impostato Genera Evento/Allarme nell'azione).

Se

☒ Sono verificate tutte le condizioni in 3 sec. ☐ È verificata almeno una condizione

Telecamera

- rileva movimento
- rileva percorso
- rileva manomissione
- rileva evento termografico
- rileva inizio evento di videoanalisi
- rileva fine evento di videoanalisi

<->

rileva percorso la telecamera *Filmato Strada* con la regola *Regola 1*

Allora

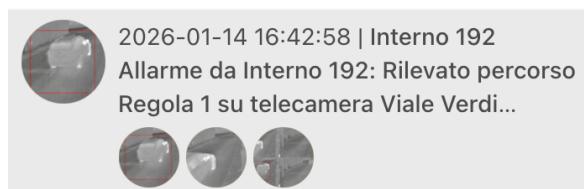
Automazione

- genera evento
- genera allarme
- esegui GET HTTP
- invia e-mail
- invia codice
- modifica l'uscita digitale

<->

genera allarme con oggetto *Predefinito* con suono *Nessun suono* per 1 ogni 5 sec.

SALVA



Come si carica una licenza

Il caricamento delle licenze avviene dal menu **Attivazione Via Internet** incollando la licenza nel campo vuoto.

E' possibile caricare più licenze inserendole tutte insieme separate da spazi, virgole o linea a capo:

NUOVA LICENZA Algoritmo: IDL Detector

Attivazione via Internet

Numero di serie *

ATTIVA

Si può attivare una licenza anche in modalità offline, inserendo il codice nel menu **Attivazione da file**:

Attivazione da file

Numero di serie *

SCARICA

E caricando il file generato sul **Portale** per le attivazioni: http://licenze.videosorv.com/index_algo.html

Caricare il file tramite il pulsante “Scegli File” e successivamente scaricare il file di attivazione premendo “Scarica”:

Gestione Licenze Algoritmi

In questa pagina è possibile ottenere il File di Licenza per l'attivazione di un algoritmo installato su un PC senza accesso a Internet. Prego selezionare il file di attivazione:

Scegli file Nessun file selezionato

Scaricare ora il file “.lic” che è stato creato e trasferirlo (ad es. tramite chiavetta USB) sul PC dove è installato l'algoritmo.

Scarica

Il file generato dovrà essere poi caricato dal menu **Attivazione Manuale**:

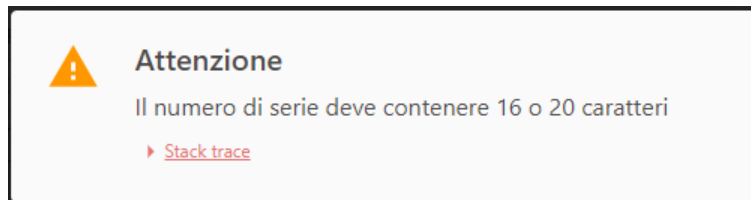
Attivazione manuale

CARICA FILE DI ATTIVAZIONE

Risoluzione dei Problemi (o Troubleshooting)

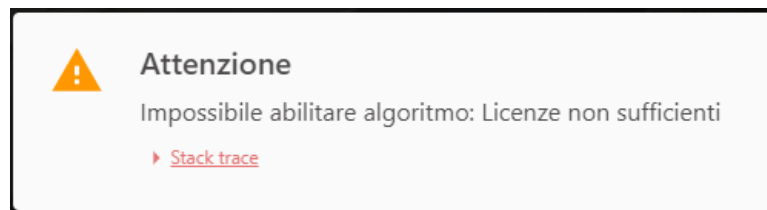
Errore in fase di abilitazione delle licenze Avanzate

Se il codice è errato:



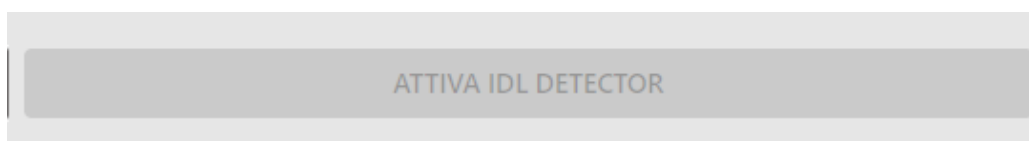
Provando ad attivare una licenza su una telecamera, viene visualizzato l'errore di "Licenze non sufficienti"

Su aylook non sono presenti le licenze che si tenta di abilitare o tutte quelle a disposizione sono già state abilitate.



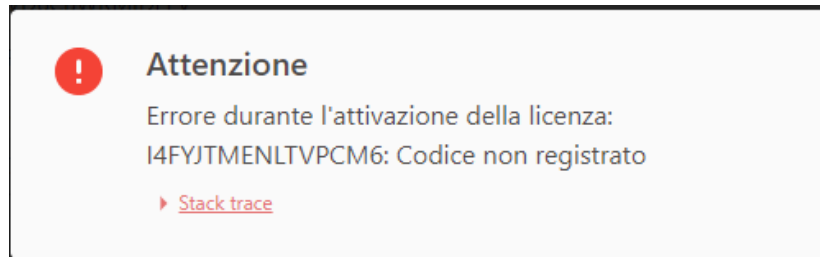
Il pulsante per attivare la licenza è grigio nel setup della telecamera

Su questo canale video è già abilitato un algoritmo di analisi video. Non è possibile attivare l'IDL su un canale video dove c'è già attivo l'Avanzata o viceversa.



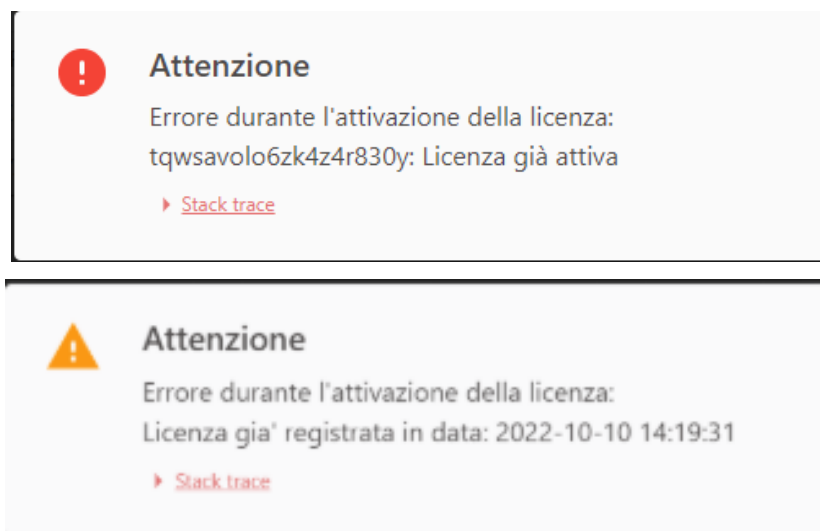
Provando ad attivare una licenza su una telecamera, viene visualizzato l'errore di "Codice non registrato"

Il codice inserito è errato, pertanto si prega di controllare di averlo scritto/copiato correttamente e per intero.



Provando ad attivare una licenza su una telecamera, viene visualizzato l'errore di "Licenza già attiva"

La licenza inserita è già stata abilitata su questo aylook o un'altra unità.



Provando ad attivare una licenza su una telecamera, viene visualizzato l'errore di "impossibile attivare licenza"

Errore di gestione della licenza. Contattare l'assistenza aylook.

