## Asigurarea măsurării vitezei de deplasare a unității de transport fără radar.

(Condiție Opțională în caietul de Sarcini C11.08)

**Principiul de măsurare a vitezei video:** Prin analizarea cadrelor video cu ajutorul algoritmului software, se poate obține din imaginea video distanța dintre pixeli ce formează obiectul care se deplasează pentru un anumit timp creând astfel o matrice de calcul. Suprapunând apoi distanța dintre pixel și distanța reală efectuată de obiect se va obține distanța reală față de obiect într-o anumită durată de timp. Atunci când se utilizează imagini multiframe din imaginile video, se pot utiliza intervale fixe între imagini pentru determinarea timpului de mișcare al obiectului. În cele din urmă, utilizând formula de calcul a vitezei se va determina viteza mișcării reale a obiectului.

## Pentru calcularea vitezei se utilizează următoarea formulă:

 $V=\Delta d/\Delta t=(d1-d0)/(t1-t0)=(f(S1)-f(S0))/(t1-t0)$ unde, f (S) reprezintă o funcție de afișare a imaginii, valoarea S indică locația sau amplasarea în spațiu, valoarea t indică durata cadrului(frame).

De exemplu, în imaginea de mai jos, distanța reală este de 1,0026m, durata cadrului este de 40ms, drept urmare :

 $V = \Delta d / \Delta t = 1.0026 m / 40 m s = 1.0026 km / 1000 x 1000 x 60 x 60 / 40 h = 90.2344 km / h$ 

## Descrierea setării video de măsurare a vitezei:

1. Pentru început, se va selecta regimul de măsurare a vitezei în pagina aplicației.

Live View	Pictu	re Log	Configura	tion		<b>&amp;</b> a	dmin   🛶 Logou
Device Statu	5	Application Mode					
Local Configuration		Application Mode	Mixed-traffic Lane	💽 🚇 Work Mode	: Mixed-traf	fic Lane	
Device Configuration		Video Analysis Cap	ture Type				
System N	laintenance	Capture Interval	Time	Intervals	100	- 100	ms
System C	Configuration						
Encoding	and Storage	Checkpoint	1				
Text Ove	rlay	Overspeed	2	Low Speed	2	-	
Application Mode		Advanced Settings					
Capture I	Parameters	Capture Turpe	All Torgets				
O Image Pa	irameters	Capitre Type	All Targets				
Exception	1	Capture Mode	Strobe 💌	Speed Detect	Mode Video	•	
O User Mar	agement	Mixed-traffic Lane S	ettings			Total Lanes	2
		Lane 1 Lane 2		0-201	2 Mar 17:24:3	13	
		Lane Direction	Unknown	02	-1-2019 fri	15:51:37	
		Lane No.	1				
		Linked Lane No.	1				N 1
		Lane Type	Normal Lane	•	1		llli 🔪 👘
		Lane Property	High Way	•	ane Line 1 Dor	Lane Block	Rente/Right Limit
		Direction	From Top to Bottom				
		Linkage Output	🕼 F3				
		▼ F4 ▼ F5	🔽 F6				Camera 🕅
		Flashlight Mode	Simultaneous		- Deles		Diaglas, All Ass
		Copy to		Dra	w Rules		Display All Areas

2. Prezentarea schemei de calibrare

Schema de calibrare pentru funcția de măsurare a vitezei în bază de frecvență este după cum urmează:

O structură, formată din 2 linii pe direcția de mișcare de 8 metri, lățimea benzii este conform standardelor naționale.

Linia direcției de mișcare este marcată întrerupt la 1 metru, 9 în total.

Ca, și capăt din partea stângă (se recomandă al treilea punct de jos în sus), se utilizează linia pe direcția de deplasare, începând de la unul dintre cele nouă puncte marcate.

Ca, și capăt din partea dreaptă este punctul stâng de deasupra liniei perpendiculare pe perimetru, așa cum se arată în figura de mai jos:



3. Pe rubrica Temper în parametrii imaginii, pagina de măsurare a vitezei video va apărea o line ce permite configurare manuală. Se va selecta pagina pentru măsurarea vitezei în baza imaginii video, ambele capete ale liniei albastre sunt conectate cu cele 9 puncte marcate mai sus și mai jos. Se vor desena 7 linii roșii de la stânga de la linia albastră către punctele din dreapta conform imaginii de mai jos.

Device Status Local Configuration Device Configuration		License Parameters	Supplement Light	Traffic Light Synchronization	Image Composition	Vehicle Feature	
		Video Speed Detect	ion	1			
		Video Speed Detection Parameters					
System Ma	aintenance			0-201	7 1 17:29:05	I VINE	
System Configuration		Number of Lines 7 02-15-2019 Fri 15:55:59					
Encoding a	and Storage						
Text Overlay Application Mode Capture Parameters Image Parameters Custom Interface Events User Management					/		
				1763			
					1 Status In	en MANNANAN CAR	
				Drai	w Rules	Cancra 11	

