

ПМО обзорных камер

ЗАО 'ПИК ПРОГРЕСС'

Назначение программы

Программа предназначена для захвата изображений с обзорных видеокамер установленных на торцах вагона. Обзорные камеры должны быть подключены к общевагонной локальной сети.

Настройка программы

Для настройки программы выберите пункт главного меню „Файл/Настройки“.

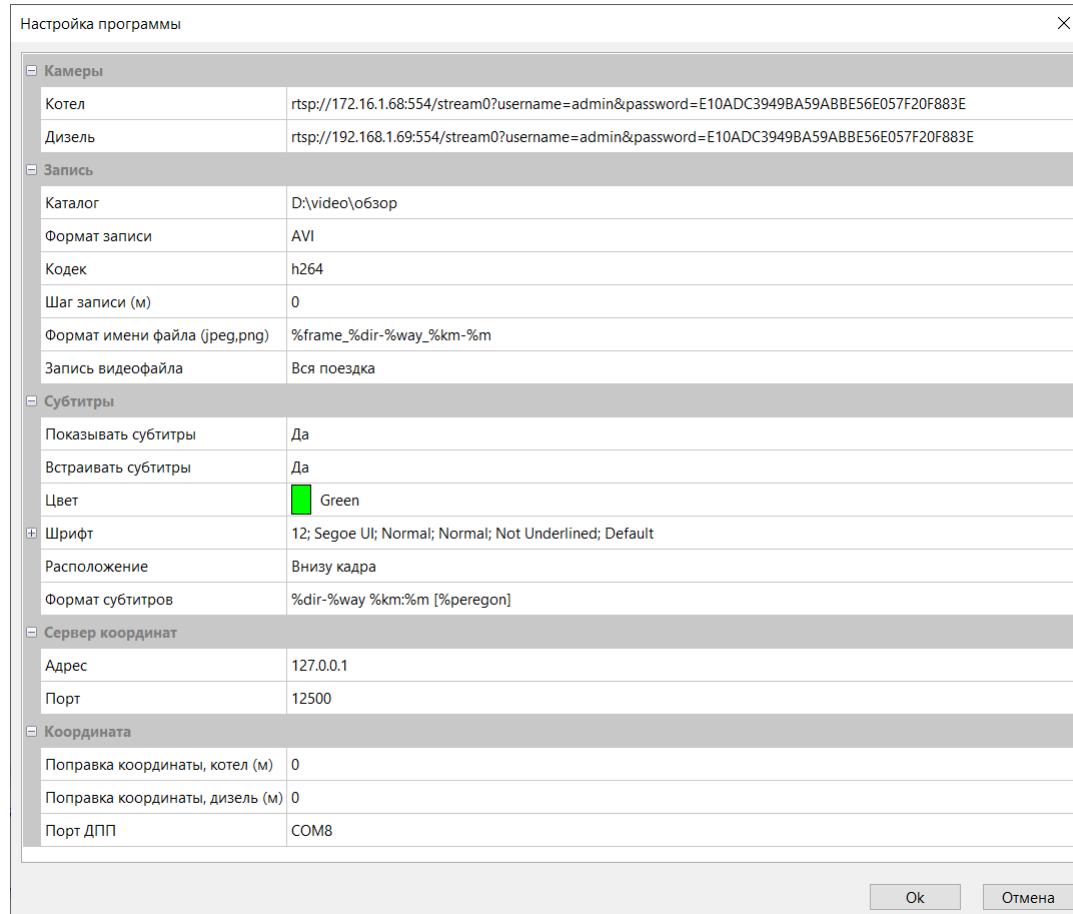


Рис. 1: Диалог настройки программы

Настройка адресов камер

Камеры имеют условные обозначения по тому торцу вагона, где установлены: „котел“ и „дизель“. Захват изображений с камер осуществляется по протоколу rtsp. Для каждой камеры необходимо ввести rtsp-адрес захватываемого потока. Эти адреса могут различаться для камер разных производителей и даже для камер одного производителя, но в них всегда есть указание типа протокола (rtsp) и IP-адрес камеры. Например: „rtsp://192.168.1.69“. Также в адресе может потребоваться указание номера захватываемого потока, имени пользователя и пароля. Описание строки адреса должно быть в документации на камеру.

Настройка функций записи

Необходимо указать каталог, в который будут записываться видеофайлы. На разделе диска, где расположен этот каталог должно быть достаточно места для записи файлов.

Можно выбрать один из трех форматов: AVI, PNG или JPEG. Если выбран формат AVI, изображение будет записываться как видеофайл, иначе каждый кадр будет записываться как отдельное изображение в соответствующем формате.

Можно выбрать один из нескольких кодеков, эта настройка работает только в том случае, если выбран формат записи AVI.

Можно установить произвольный шаг записи в метрах. Тогда кадры будут записаны с указанным шагом. Для того чтобы эта функция работала, программа должна иметь доступ к серверу координат. Если установлено значение 0 - записываются все кадры.

Если выбран формат записи PNG или JPEG, то можно настроить формат имени записываемых файлов.

Наконец, можно выбрать будут ли все захваченные изображения записаны в один большой файл или раздelenы на несколько файлов.

Настройка субтитров

В разделе настройки субтитров можно управлять их отображением на экране, настроить цвет, тип и размер шрифта, расположение на экране. Специальная настройка позволяет встроить субтитры в сохраняемые изображения.

Координаты

Для того, чтобы в составе субтитров отображались текущие координаты программа должна иметь доступ к серверу координат. А возможность получать данные от датчика пройденного пути (ДПП) позволяет повысить эту точность.

Если ДПП подключен к компьютеру на котором установлено ПМО, необходимо указать корректный порт, обычно, это COM1.

Также требуется указать IP адрес компьютера, на котором установлено ПМО РВ (ПЭВМ-2). Порт по умолчанию - 12500, менять это значение без необходимости не нужно.

Так как обзорные камеры направлены на точку, которая находится на некотором расстоянии от вагона, можно ввести поправку координаты для каждой из камер. Эта поправка подбирается опытным путем в зависимости от наклона камеры.

Подключение к серверу координат осуществляется при старте программы, если в этот момент сервер координат был недоступен можно подключиться к нему повторно. Для этого существует пункт меню „Камеры/Сервер координат“.

Подключение к камерам

Подключение к камерам осуществляется при помощи меню „Камеры“.

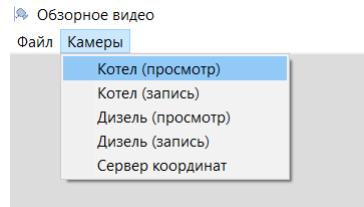


Рис. 2: Меню „Камеры“

Здесь нужно выбрать один из 4-х пунктов. К каждой камере можно подключиться как в режиме просмотра, при этом изображение не будет сохранено на диск, так и в режиме записи.

Можно подключаться к обеим камерам одновременно, но, как правило, в этом нет смысла, так как одна из камер может быть закрыта локомотивом.

Для завершения записи достаточно просто закрыть окно, в которое выводится изображение с камеры.