**MPGS首次使用引导配置方案**

1.车位最短变更时限（秒）：5秒

当车位某一状态（有车、无车）的持续时间过短，而又产生一条新的车位上报数据时，我们更倾向于该条新数据为“错误”数据。开启该设置项，系统会对符合要求的数据仅作数据上报而不作业务处理（业务处理：对车位状态进行更新）；关闭该开关，系统将对每条上报的车位流水进行业务处理。

在设置时建议以一辆车进入一个车位或离开一个车位（取两者中较短的一个）需要的最短时间。

2.接受车位变化的最小模糊阈值：20

当同一个车位在未经历无车状态下，又报上一条符合其他业务采用规则的有车数据时，系统会对比两条数据并根据算法计算出一个模糊阈值，该值越高，则表示两车牌越“相似”，越有可能为同一车牌；所以只有匹配出来的模糊阈值小于设置值时，新的车位数据才会被进行业务处理，否则只作上报；关闭该开关，则不对模糊阈值进行判断，在符合其他规则时，将对新车位数据进行业务处理。

3.接受无牌车数据：默认开启

无牌车指的是有车无牌的车辆数据（不同于有车有牌车辆未识别），开启该开关时，系统将对无牌车数据进行业务处理，关闭则只上报不作处理。

4.无牌车接受业务变化的最小次数：1次

开启开关后，同一车位只有当无牌车上报次数多于设定的最小次数时才处理成在场记录；关闭开关则只上报不作处理。

5.车场模糊匹配阈值： 默认开启

车辆进场数据上报时，系统会对车辆与停车场已有车辆进行对比，系统计算的阈值超过系统设定的车场模糊匹配阈值时，该车辆将被认为与已有车辆是同一辆车，这时，进场时间点靠前的数据将被认为是异常在场。

6.区域模糊匹配阈值： 默认开启

车辆进入区域数据上报时，系统会对车辆与区域已有车辆进行对比，系统计算的阈值超过系统设定的区域模糊匹配阈值时，该车辆将被认为与已有车辆是同一辆车，这时，进入区域时间点靠前的数据将被认为是异常在场。

7.同一车位在指定时间内相同车牌合并为一条记录： 默认开启

例如预设指定时间为T，A车在T1时刻进场停入B车位，在T2时刻再次上报A车停入B车位的数据，且T2-T1<T，那么此时将A车判定为异常在场，进入时间默认为T1。

当A车在T1时刻进场停入B车位，C车在T2时刻停入B车位，A车在T3时刻停入B车位，且T3-T1<T，那么此时也将A车判定为异常在场，进入时间默认为T3。

8.停车时间小于指定分钟数列为异常出场（分）： 默认开启

开启开关后，停车时间小于设置值时，场内所有停车时间小于设置值的历史停放数据均会被记录为异常出场。

9.需要保留X天图片信息

10.系统超时时间设置（分）：设置为0是不超时

11.停车场是否支持蓝牙寻车

12.是否支持跨层寻车