



# 文通快号通车牌识别系统

## ——V4.0 增强版

使用和编程接口说明

2011 年 7 月

## 一、识别软件介绍

TH-PlateID 系列车牌识别软件是软件形式的汽车牌照识别产品，采用动态连接库 (DLL)，可嵌入到用户应用程序中实现车牌识别功能。VC 系列软件识别率高、速度快、极少占用系统资源，而且能够自动适应牌照大小，用户不必设定牌照的尺寸参数。

### 1.1 视频识别

(1) 视频识别识别结果：

- 1) 车牌号码；
- 2) 车牌颜色；
- 3) 车牌类型；
- 4) 车辆运动方向；
- 5) 车牌宽度；
- 6) 车牌识别可信度；
- 7) 识别时间。

(2) 支持多路视频识别（加密锁分为 1, 2, 4, 8 路）。

(3) 支持高清视频。

### 1.2 图片识别

(1) 图片识别结果：

- 1) 车牌号码；
- 2) 车牌颜色；
- 3) 车牌类型；
- 4) 车牌宽度；
- 5) 车牌识别可信度；
- 6) 识别时间。

(2) 支持单张图片识别多车牌。

(3) 支持高清图片。

### 1.3 识别图片种类

- 1) 普通蓝牌;
- 2) 普通黑牌;
- 3) 普通黄牌;
- 4) 双层黄牌;
- 5) 警车车牌;
- 6) 武警车牌;
- 7) 单层军牌;
- 8) 双层军牌;
- 9) 使馆车牌;
- 10) 农用车牌。

### 1.3 相关文件

- 1) TH\_PLATEID.dll 识别库;
- 2) TH\_PlateID.h VC 调用接口;
- 3) TH\_ErrorDef.h VC 错误类型接口;
- 4) TH\_PLATEID.lib VC 链接库。

## 二、识别软件函数调用过程

- (1) 调用 TH\_InitPlateIDSDK 函数初始化识别库。如果返回失败则不能调用识别函数 (参见 4.1)。
- (2) 调用 TH\_SetEnabledPlateFormat 函数来设置识别特殊车辆。特殊车辆种类主要包括: 双层黄牌、农用车牌、武警车牌、双层武警、个性车牌。(可选, 如果不做设置默认不进行识别。参见 4.3)。
- (3) 调用 TH\_SetProvinceOrder 函数设置车牌省份首写字母 (参见 4.4)。
- (4) 调用 TH\_SetImageFormat 函数设置图像格式 (参见 4.5)。
- (5) 调用 TH\_SetDayNightMode 函数设置夜间模式 (可选, 参见 4.6)。
- (6) 调用 TH\_SetRecogThreshold 函数设置识别阈值 (可选, 参见 4.7)。
- (7) 调用 TH\_RecogImage 函数进行车牌识别 (参见 4.8)。
- (8) 程序退出之前调用函数 TH\_UninitPlateIDSDK (参见 4.2)。

### 三、图像类型

（注意：必须根据车辆图片的实际情况设置正确的图片类型参数）

#### 3.1 静态图像

数码相机拍摄的图像或者两场之间没有错位的帧图像。例如：数码相机图像。



两场之间没有错位的帧图像：

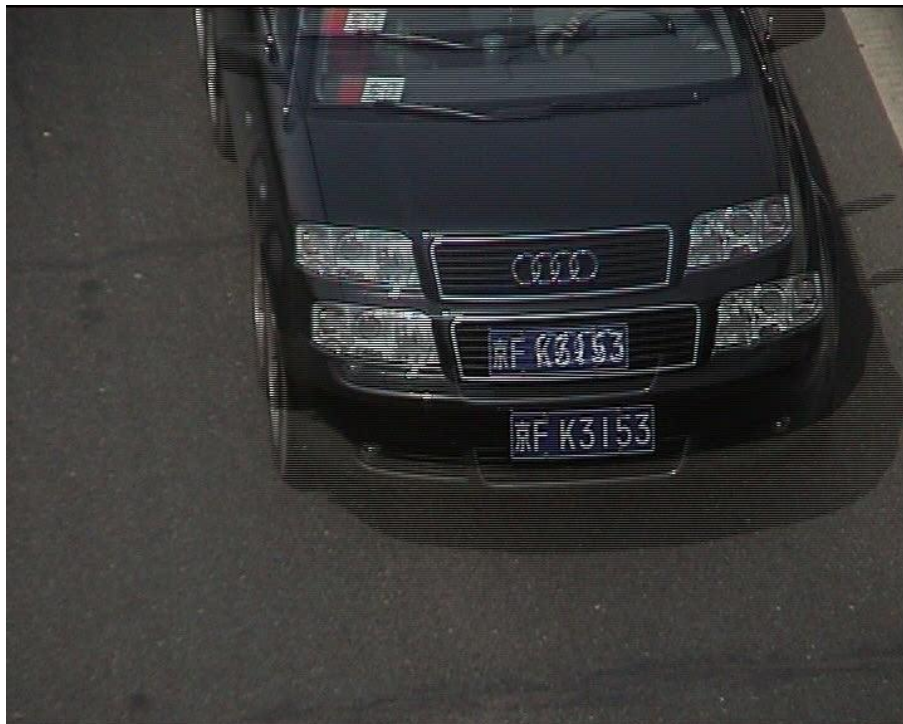


### 3.2 静止的帧图像

从视频信号中采集的帧图像。

### 3.3 运动的帧图像

由于车辆的运动，该图像通常奇场和偶场之间有错位。例如：



### 3.4 场图像

从视频信号中采集的场图像。由于只有一场，因此图像是扁的，在垂直方向上只有一半高度。例如：



## 四、函数说明

### 4.1 TH\_InitPlateIDSDK 初始化识别库

```
int __stdcall TH_InitPlateIDSDK(TH_PlateIDCfg *pPlateConfig);
```

始化车牌识别 SDK，在使用该 SDK 的功能前必需且仅需调用一次该函数。

pPlateConfig[in]：车牌识别 SDK 的配置。

函数调用成功返回 0，否则参见 6.7 中的错误类型。

### 4.2 TH\_UninitPlateIDSDK 释放识别库

```
int __stdcall TH_UninitPlateIDSDK(TH_PlateIDCfg * pPlateConfig);
```

释放车牌识别 SDK，在使用该 SDK 的功能后必需且仅需调用一次该函数，以释放内存。

pPlateConfig[in]：车牌识别 SDK 的配置。

函数调用成功返回 0，否则参见 6.7 中的错误类型。

### 4.3 TH\_SetEnabledPlateFormat 设置对特殊车牌的识别

```
int __stdcall TH_SetEnabledPlateFormat(unsigned int dFormat,  
TH_PlateIDCfg *pPlateConfig);
```

dFormat[in]：特殊车牌类型，参见 6.5 特殊车辆类型。

pPlateConfig[in]：车牌识别 SDK 的配置。

函数调用成功返回 0，否则参见 6.7 中的错误类型。

### 4.4 TH\_SetProvinceOrder 设置识别车牌默认省份

```
int __stdcall TH_SetProvinceOrder(char* szProvince, TH_PlateIDCfg  
*pPlateConfig);
```

szProvince[in]：默认省份值。

pPlateConfig[in]：车牌识别 SDK 的配置。

函数调用成功返回 0，否则参见 6.7 中的错误类型。

## 4.5 TH\_SetImageFormat 设置图像格式

```
int __stdcall TH_SetImageFormat( unsigned char cImageFormat,  
unsigned char bVertFlip, unsigned char bDwordAligned, TH_PlateIDCfg  
*pPlateConfig );
```

cImageFormat [in]: 图像格式, 默认值为 1。请参见 6.4 图像格式。

bVertFlip [in]: 是否将图像上下颠倒后进行识别, 默认值为 0。

bDwordAligned [in]: 是否对图像进行字节对齐, 默认值为 0。

pPlateConfig[in]: 车牌识别 SDK 的配置。

函数调用成功返回 0, 否则参见 6.7 中的错误类型。

## 4.6 TH\_SetDayNightMode 设置夜间模式

```
int __stdcall TH_SetDayNightMode( unsigned char bIsNight,  
TH_PlateIDCfg *pPlateConfig);
```

bIsNight[in]: true:晚上; false:白天。默认值为 false。

pPlateConfig[in]: 车牌识别 SDK 的配置。

函数调用成功返回 0, 否则参见 6.7 中的错误类型。

## 4.7 TH\_SetRecogThreshold 设置识别阈值

```
int __stdcall TH_SetRecogThreshold( unsigned char nPlateLocate_Th,  
unsigned char nOCR_Th, TH_PlateIDCfg * pPlateConfig);
```

nPlateLocate\_Th[in]: 取值范围是 0-9, 视频默认阈值是 7; 图片默认阈值是 5。用于车牌定位, 阈值设置越小, 越容易定位出车牌, 但准确率会下降。

nOCR\_Th[in]: 取值范围是 0-9, 视频默认阈值是 5, 图片默认阈值是 1。用于车牌识别, 阈值设置越小, 越容易识别车牌, 但准确率会下降。

pPlateConfig[in]: 车牌识别 SDK 的配置。

函数调用成功返回 0, 否则参见 6.7 中的错误类型。

## 4.8 TH\_RecogImage 车牌识别函数

```
int __stdcall TH_RecogImage(const unsigned char *pbyBits, int  
nWidth, int nHeight, TH_PlateIDResult *pResult, int *nResultNum,  
const TH_RECT *prcRange, TH_PlateIDCfg *pPlateConfig);
```

pbyBits [in]: 指向内存图像数据的指针, 数据格式为 RGB888。



nWidth[in]: 图像的宽度。

Height[in]: 图像的高度。

pResult[out]: 车牌识别结果数组, 调用方开辟 pResult[nResultNum] 内存。

nResultNum[in,out]: in 最大候选车牌个数, out 识别出的车牌个数。

prcRange[in]: 指定识别范围

函数调用成功返回 0, 否则参见 6.7 中的错误类型。

### 4.9 TH\_CheckMinFreeMemory 内存监测

```
int __stdcall TH_CheckMinFreeMemory( int *pnMinFreeSRAM, int
*pnMinFreeSDRAM, TH_PlateIDCfg * pPlateConfig);
```

检查工作过程中最小的剩余内存, 如果出现负数, 则需要增加给定的初始内存。

pnMinFreeSRAM [out]: DSP 分配片内内存。

pnMinFreeSDRAM [out]: PC 机分配内存。

函数调用成功返回 0, 否则参见 6.7 中的错误类型。

### 4.10 TH\_GetVersion 获得版本号

```
const char * __stdcall TH_GetVersion();
```

返回车牌识别库版本。格式: 主版本号.副版本号.修订号.编译号。

## 五、数据结构说明

### 5.1 TH\_RECT 车牌区域结构体

```
typedef struct TH_RECT
{
    int left;
    int top;
    int right;
    int bottom;
}TH_RECT;
```



## 5.2 TH\_PlateIDCfg 识别参数结构体

```
typedef struct TH_PlateIDCfg
{
    int nMinPlateWidth;    // 检测的最小车牌宽度，以像素为单位
    int nMaxPlateWidth;    // 检测的最大车牌宽度，以像素为单位
    int nMaxImageWidth;    // 最大图像宽度
    int nMaxImageHeight;   // 最大图像高度
    unsigned char bVertCompress; // 是否只取帧图像的一场进行识别。
    unsigned char bIsFieldImage; // 是否输入场图像
    unsigned char bOutputSingleFrame; /*是否视频图像中同一个车的多
                                       幅图像只输出一次结果*/
    unsigned char bMovingImage; // 识别运动 or 静止图像
    unsigned char bIsNight;      // 夜间模式
    unsigned char nImageFormat;  // 图像格式
    unsigned char * pFastMemory; /*DSP 等的片内内存，耗时多的运算优
                                  先使用这些内存*/
    int nFastMemorySize;         // 快速内存的大小
    unsigned char *pMemory;      /*普通内存的地址，内建的内存管理，
                                  避免内存泄漏等问题*/
    int nMemorySize; // 普通内存的大小
    int (*DMA_DataCopy)(void *dst, void *src,int nSize);
    int (*Check_DMA_Finished)();
    int nLastError;    // 用于传递错误信息
                        // 0: 无错误
                        // 1: FindPlate(没有找到车牌)
                        // 2: 车牌评价值(0 分)
                        // 3: 车牌评价值(不及格)
                        // 4: 车牌识别分数(0 分)
                        // 5: 车牌识别分数(不及格)
    int nErrorModelSN; // 出错的模块编号
    char reserved[120]; //保留
}TH_PlateIDCfg;
```

## 5.3 TH\_PlateIDResult 识别结果结构体

```
typedef struct TH_PlateIDResult
{
    char license[16];        //车牌号码
    char color[8];           // 车牌颜色
    int nColor;              // 车牌颜色序号
    int nType;               // 车牌类型
    int nConfidence;         // 整牌可信度
    int nBright;             // 亮度评价
    int nDirection;          /*车牌运动方向,0 unknown, 1 left, 2 right,
                             3 up , 4 down */
    TH_RECT rcLocation;      //车牌区域
    const unsigned char *pbyBits; /* 该识别结果对应的图片的缓冲区, 只
                                     有当结构体 TH_PlateIDCfg 中的
                                     bOutputSingleFrame = true 时,
                                     该指针才有效。下次识别后, 该缓冲
                                     区内容被覆盖。调用程序无需释放该
                                     缓冲区。缓冲区大小等于传递进来的
                                     图片数据的长度*/

    int nTime;               // 识别所用时间
    unsigned char nCarBright; //车的亮度, 保留
    unsigned char nCarColor;  //车的颜色, 保留
    char reserved[100];       // 保留
}TH_PlateIDResult;
```

## 六、常量定义

### 6.1 车牌类型（数值）

```
#define LT_UNKNOWN 0    //未知车牌
#define LT_BLUE 1      //普通蓝牌
#define LT_BLACK 2      //普通黑牌
#define LT_YELLOW 3     //单层黄牌
```

```
#define LT_YELLOW2 4 //双层黄牌（大车尾牌，农用车）  
  
#define LT_POLICE 5 //警车车牌  
  
#define LT_ARMPOL 6 //武警车牌  
  
#define LT_INDIVI 7 //个性车牌  
  
#define LT_ARMY 8 //单层军车  
  
#define LT_ARMY2 9 //双层军车  
  
#define LT_EMBASSY 10 //使馆车牌  
  
#define LT_HONGKONG 11 //香港车牌  
  
#define LT_TRACTOR 12 //农用车牌（农用绿牌，农用黄牌）
```

## 6.2 车牌颜色（数值）

```
#define LC_UNKNOWN 0 未知  
  
#define LC_BLUE 1 蓝  
  
#define LC_YELLOW 2 黄  
  
#define LC_WHITE 3 白  
  
#define LC_BLACK 4 黑  
  
#define LC_GREEN 5 绿
```

## 6.3 运动方向（数值）

```
#define DIRECTION_LEFT 1 向左  
  
#define DIRECTION_RIGHT 2 向右  
  
#define DIRECTION_UP 3 向上  
  
#define DIRECTION_DOWN 4 向下
```

## 6.4 图像格式（数值）

```
#define ImageFormatRGB 0  
  
#define ImageFormatBGR 1  
  
#define ImageFormatYUV422 2
```

## 6.5 特殊车辆类型（数值）

```
#define PARAM_INDIVIDUAL_ON 0
```

```
#define PARAM_INDIVIDUAL_OFF 1
#define PARAM_TWOROWYELLOW_ON 2
#define PARAM_TWOROWYELLOW_OFF 3
#define PARAM_ARMPOLICE_ON 4
#define PARAM_ARMPOLICE_OFF 5
#define PARAM_TWOROWARMY_ON 6
#define PARAM_TWOROWARMY_OFF 7
#define PARAM_TRACTOR_ON 8
#define PARAM_TRACTOR_OFF 9
```

### 6.6 车牌未识别原因（数值）

```
#define RECOG_STAGE_ALL 0 // 无错误
#define RECOG_STAGE_FINDPLATE 1 // 没有找到车牌
#define RECOG_STAGE_PLATESCORE_ZERO 2 // 车牌评价值 (0 分)
#define RECOG_STAGE_PLATESCORE_LOW 3 // 车牌评价值 (不及格)
#define RECOG_STAGE_RECOGSCORE_ZERO 4 // 车牌识别分数 (0 分)
#define RECOG_STAGE_RECOGSCORE_LOW 5 // 车牌识别分数 (不及格)
```

### 6.7 函数返回值（数值）

```
#define TH_ERR_NONE 0 //没有错误
#define TH_ERR_GENERIC 1 //一般错误，没有专门的意思
#define TH_ERR_NODOG -1 //没有找到加密狗
#define TH_ERR_DOGERROR -2 //打开加密狗出错
#define TH_ERR_READDOG -3 //读取加密狗出错
#define TH_ERR_INVALIDDOG -4 //不是合法的加密狗
#define TH_ERR_DOGUSERERROR -5 //读取加密狗用户出错
#define TH_ERR_INVALIDUSER -6 //不是合法的加密狗用户
#define TH_ERR_MOUDLEERROR -7 //读取模块授权出错
#define TH_ERR_INVALIDMOUDLE -8 //模块没有合法授权
#define TH_ERR_DATABASEFULL -9 //特征库已满，无法再入库
#define TH_ERR_DOGTIMEOUT -10 //授权已过期
#define TH_ERR_INVALIDCALL -99 //非法调用
```

```
#define TH_ERR_EXCEPTION -100 //异常
#define TH_ERR_CANCELENROLL 9 //取消本次捕获
#define TH_ERR_MEMORYALLOC 2 //内存分配错误
#define TH_ERR_DATACRC 3 //数据文件 CRC 校验错误
#define TH_ERR_GETMODULEPATH 4 //无法得到 dll 所在路径
#define TH_ERR_FILEIO 5 //文件 I/O 错误
#define TH_ERR_MODENOTMATCH 6 //调用模式与初始化模式不匹配
#define TH_ERR_INVALIDFORMAT 7 //不支持的图像格式
```

### 6.8 车辆颜色（保留）

```
//颜色深浅
#define LGRAY_DARK 0 //深色
#define LGRAY_LIGHT 1 //浅色
//颜色
#define LCOLOUR_WHITE 0 //白
#define LCOLOUR_SILVER 1 //灰(银)
#define LCOLOUR_YELLOW 2 //黄
#define LCOLOUR_PINK 3 //粉
#define LCOLOUR_RED 4 //红
#define LCOLOUR_GREEN 5 //绿
#define LCOLOUR_BLUE 6 //蓝
#define LCOLOUR_BROWN 7 //棕
#define LCOLOUR_BLACK 8 //黑
```

## 七、示例代码

下面是进行两路识别的参考代码。第一路为识别视频连续图像，第二路为识别静止图像。

(1) //定义第一路识别参数。mem1 和 mem2 内存分配大小将在下一节给出参考值。

```
static unsigned char mem1[0x4000];
static unsigned char mem2[40000000]; //40M
TH_PlateIDCfg plateConfigTh;
```

//定义第二路识别参数

```
static unsigned char mem12[0x4000];  
static unsigned char mem22[40000000]; //40M  
TH_PlateIDCfg plateConfigTh2;
```

(2) //设置默认参数

```
const TH_PlateIDCfg c_defConfig = {80, 200, 720, 576, 0, 1, 1,  
0, 0, ImageFormatBGR, NULL, 0, NULL, 0, NULL, NULL, 0, 0};
```

(3) //设置第一路识别参数

```
plateConfigTh = c_defConfig;  
plateConfigTh.nMinPlateWidth = 80;  
plateConfigTh.nMaxPlateWidth = 400;  
plateConfigTh.nMaxImageWidth = 1628;  
plateConfigTh.nMaxImageHeight = 1236;  
plateConfigTh.bVertCompress = 0;  
plateConfigTh.bIsFieldImage = 0;  
plateConfigTh.bOutputSingleFrame = 1;  
plateConfigTh.bMovingImage = 1; //视频方式设为 1  
plateConfigTh.pFastMemory=mem1;  
plateConfigTh.nFastMemorySize=0x4000;  
plateConfigTh.pMemory=mem2;  
plateConfigTh.nMemorySize=40000000;  
int n = TH_InitPlateIDSDK( &plateConfigTh );  
int m =TH_SetEnabledPlateFormat(PARAM_TWOROWYELLOW,  
    &plateConfigTh);  
int k = TH_SetImageFormat(ImageFormatBGR, FALSE, FALSE,  
    &plateConfigTh );  
char m_LocalProvince[10] = "京";  
int l = TH_SetProvinceOrder(m_LocalProvince,  
    &plateConfigTh);  
if (n!=0||m!=0||k!=0||l!=0)  
    return FALSE;
```

(4) //设置第二路识别参数

```
plateConfigTh2 = c_defConfig;
plateConfigTh2.nMinPlateWidth = 80;
plateConfigTh2.nMaxPlateWidth = 400;
plateConfigTh2.nMaxImageWidth = 2600;
plateConfigTh2.nMaxImageHeight = 2000;
plateConfigTh2.bVertCompress = 0;
plateConfigTh2.bIsFieldImage = 0;
plateConfigTh2.bOutputSingleFrame = 1;
plateConfigTh2.bMovingImage = 0;    //图片方式设为 0
plateConfigTh2.pFastMemory=mem12;
plateConfigTh2.nFastMemorySize=0x4000;
plateConfigTh2.pMemory=mem22;
plateConfigTh2.nMemorySize=40000000;
n = TH_InitPlateIDSDK( &plateConfigTh2 );
m =TH_SetEnabledPlateFormat (PARAM_TWOROWYELLOW,
    &plateConfigTh2);
k = TH_SetImageFormat (ImageFormatBGR, FALSE, FALSE,
    &plateConfigTh2 );
l = TH_SetProvinceOrder (m_LocalProvince,
    &plateConfigTh2);
if (n!=0||m!=0||k!=0||l!=0)
    return FALSE;
```

(5) //调用 TH\_RecogImage 函数进行车牌识别

//第一路识别连续视频图像

```
TH_PlateIDResult result;
memset(&result, 0, sizeof(result));
int nResultNum = 1;
TH_RECT rcDetect;
//设置识别的区域
rcDetect.top = 0;
rcDetect.bottom = Height; /*Height 在这儿代表图片的高度，可以根据应用自由设定识别区域*/
rcDetect.left = 0;
rcDetect.right = Width; // Width 在这儿代表图片的宽度
```



//启动识别线程进行循环识别，下面的 while 是线程中进行循环识别的代码

```
while (TRUE)
{
    //pBuffer 是指向内存图像的指针。pBuffer 循环从视频设备中得到内存图像
    int nRet = TH_RecogImage(pBuffer, Width, Height, &result,
        &nResultNum, &rcDetect, &plateConfigTh);

    if (nRet != 0)
        MessageBox("识别失败");
    else
    {
        if (nResultNum <= 0)
            MessageBox("没有识别到车牌");
        else
        {
            //从结构体 result 中读取识别信息
        }
    }
}
```

//第二路识别图片识别

```
TH_PlateIDResult result2[6];
memset(result2, 0, sizeof(result2));

int nResultNum2 = 6; //一张图片最多可以识别六个车牌
TH_RECT rcDetect2;
//设置识别的区域
rcDetect2.top = 0;
rcDetect2.bottom = Height; /*Height 在这儿代表图片的高度，可以根据应用
                             自由设定识别区域*/

rcDetect2.left = 0;
rcDetect2.right = Width; // Width 在这儿代表图片的宽度

// pBuffer2 是指向内存图像的指针。
int nRet2 = TH_RecogImage(pBuffer2, Width, Height, result2,
    &nResultNum2, &rcDetect2, &plateConfigTh2);

if (nRet2 != 0)
    MessageBox("识别失败");
```

```
else
{
    if(nResultNum2<=0) // nResultNum2 的值为识别到的车牌个数
        MessageBox("没有识别到车牌");
    else
    {
        /*从结构体 result2 中读取识别信息，result2[0]、result2[1]、
        result2[2]、result2[3]、result2[4]、result2[5]分别记录识别到的第一个至第六个车牌识别信息*/
    }
}

(6) //在程序退出时调用下面函数，释放资源
TH_UninitPlateIDSDK(&plateConfigTh);
TH_UninitPlateIDSDK(&plateConfigTh2);
```

## 八、内存分配参考值

mem1、mem2 是为车牌识别分配的内存，在上一节“示例代码”中有使用介绍。下面是不同分辨率下图片方式和视频方式分配的最小内存空间。可根据实际情况调整内存大小。

### 8.1 图片方式

- (1) 分辨率 320×240  
mem1[0x4000];  
mem2[1000000]; //1M
- (2) 分辨率 720×576;1024×768;1360×1024  
mem1[0x4000];  
mem2[4000000]; //4M
- (3) 分辨率 1600×1200  
mem1[0x4000];  
mem2[10000000]; //10M
- (4) 分辨率 3744×1408;2600×2000  
mem1[0x4000];  
mem2[40000000]; //40M

## 8.2 视频方式

(1) 分辨率 720×576;720×288;640×480

```
mem1[0x4000];
```

```
mem2[10000000];
```

(2) 分辨率 1280×720;1628×1236

```
mem1[0x4000];
```

```
mem2[40000000]; //40M
```

(3) 对于 300 万像素以上的高清视频，分配内存应在 100M 以上。