zscam_client 双目使用说明

一、适配版本

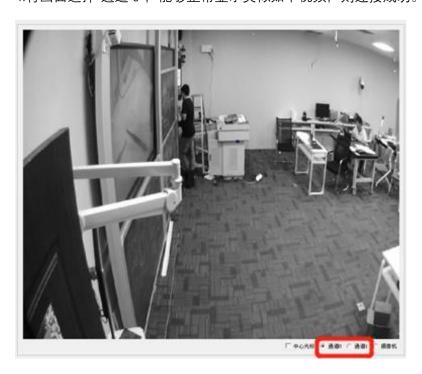
20210315a, 请将双目升级到该版本。

二、连接双目

1.双击 zscam_client.exe, 打开界面。



- 2.选择"双目摄像机"/"设备"下列出的 IP, "通道"选择"视频流 0"点击"连接"。
- 3.等待一会后,读取到相关设备信息,包括"硬件版本","软件版本","设备序列号"等,确认相关信息是否正确。
- 4.将画面选择"通道 0",能够正常显示类似如下视频,则连接成功。



三、修改设备网络地址

- 1.双目默认的网络配置是一样,当局域网内存在多个双目时,可能会导致网络冲突,因此,需要确认或修改双目的网络配置。
- 2.将输入法切换成英文,网络参数的标点符号都是英文的,如果输入中文的标点,会导致设置失败。
- 3.在"系统设置"/"网络配置"中修改 IP,Netmask,Gateway,Mac 地址,UDP IP,UDP PORT等。其中,IP,Gateway,UDP IP 的前三位是一样的,例如都是 192.192.192。UDP 目标 IP和端口 PORT 根据实际情况填写,如果没有使用相关功能,可以忽略。
- 4.修改后点击"设置"。如果提示"网络参数设置失败"或者客户端软件崩溃,切勿重启双目。可重启客户端软件。重新连接双目,重新填写正确的网络参数,再次点击"设置"。直到系统提示"网络参数设置成功,重启设备生效",点击"OK"。如果一直不能正确设置网络参数,请联系客服,切勿重启设备,切记。

5.点击"重启"重启设备。点击前请确认设备栏的 IP 是想要重启双目的 IP。



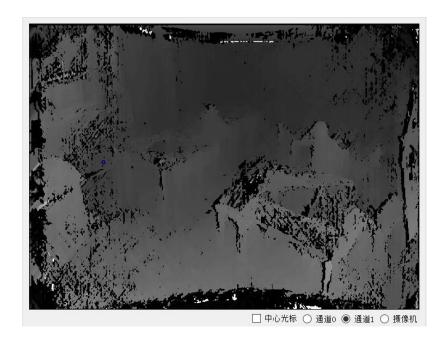
四、确认双目是否正常

1.按照下图选择算法模式

| 算法模式 — | | | | | |
|--------|------|-----|---|------|----------|
| 模式: | | 视差图 | 像 | 5 | . |
| ☑ 立体匹配 | ☑ 中值 | 滤波 | ž | 文理滤》 | 费 |
| □ 空间滤波 | □形态 | 学滤波 | | 屏蔽滤波 | 支 |
| □ 背景建模 | 初始 | 礼化 | | | |
| □ 跟踪 | 开始? | 检测 | | | |
| | | | | | |

2.确认视频画面类似下图所示,"通道1"的图像比较均匀,没有满屏的乱码。





五、设置空间滤波参数

1.勾选"双目摄像机"/"算法模式"/"空间滤波"算法。

| 算法模式—— | |
|--------|----------------|
| 模式: | 视差图像 ~ |
| ☑ 立体匹配 | ☑ 中值滤波 □ 纹理滤波 |
| ☑ 空间滤波 | □ 形态学滤波 □ 屏蔽滤波 |
| □ 背景建模 | 初始化 |
| □跟踪 | 开始检测 |

2.勾选"双目参数"/"空间滤波"/"显示效果"。

| - 空间滤波 | | |
|--------|------|----------|
| 安装高度: | 220 | ● ☑ 显示效果 |
| 俯仰水平角: | 18.0 | 0.0 |
| 高度范围: | 75 | 200 |
| 水平范围: | -600 | € 600 |
| 距离范围: | 200 | 1500 |
| | | |

3.测量双目左眼距离地面的高度(单位:厘米),填入"双目参数"/"空间滤波"/"安装高度"。一般范围是 200~250 厘米。

4.将"双目摄像机"/"陀螺仪测量"中读取到的俯仰角和水平角填入到"双目参数"/"空间滤波"/"俯仰水平角"中。俯仰角的范围一般在 15~30 度。水平角的范围一般是-3~3 度。由于陀螺仪传感器的测量误差较大,这两个参数需要根据实际情况进行调整。参考下一节的"调整检测平面"。

| 一陀螺仪测 | 量 | | | |
|-------|------|--------|-----|---|
| 俯仰角: | 16.9 | ♪ 水平角: | 0.1 | • |

5.设置"高度范围"为 75 和 200,表示检测高度为 75 厘米到 200 厘米范围内的目标。需要根据实际学生高度进行适当调整。

6.设置"水平范围"为-600 和 600,表示以双目视线为基准,检测左右各 600 厘米范围内的目标。需要根据实际教室宽度进行适当调整。

7.设置"距离范围"为 200 和 1500,表示检测距离双目 200 厘米和 1500 厘米范围内的目标。需要根据实际教室长度进行适当调整。

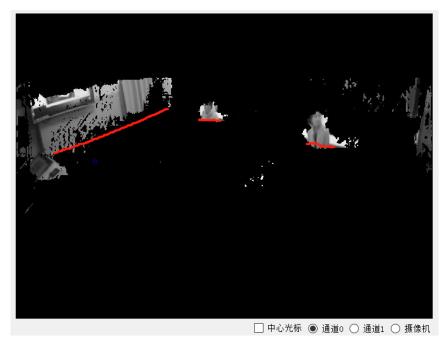
六、 调整检测平面

| 安装高度: | 220 | ‡ | ☑ 显示 | 效果 |
|--------|------|----------|------|-----------|
| 俯仰水平角: | 18.0 | • | 0.0 | ‡ |
| 高度范围: | 75 | + | 200 | ‡ |
| 水平范围: | -600 | • | 600 | \$ |
| 距离范围: | 200 | • | 1500 | ‡ |

- 1.勾选"双目参数"/"空间滤波"/"显示效果"。
- 2.如果检测平面过低或者过高,调整"高度范围"的下限。一般设置为教室内坐立学生的高度值。截图中的高度范围下限是75.
- 3.如果检测平面前高后低或者前低后高,调整俯仰角,适当增大或者减小。截图中的俯仰角是 26.6。
- 4.如果检测平面左高右低,或者左低右高,调整水平角,适当增大或者减小。截图中的俯仰角是-3.5。

在视频"通道 0"观察实时调整效果。

调整的技巧是观察物体与检测平面的相交线。尽量使其与地面成平行关系,且处于同一高度。



红线是检测平面与物体相交的线, 高度大约都是 130 厘米



检测平面过低, 增大"高度范围"下限



检测平面过高,减小"高度范围"下限



检测平面前低后高,减小"俯仰角"



检测平面前高后低,增大"俯仰角"



检测平面左低右高,增大"水平角"



检测平面左高右低,减小"水平角"

七、设置低纹理滤波

1.勾选"双目摄像机"/"算法模式"中的"纹理滤波"和"形态学滤波"。



2.设置"双目参数"/"纹理滤波"/"纹理阈值"为 10, 该参数的范围一般是 8~20.越大过滤效果越强, 但损失的信息越多。



3.设置"双目参数"/"纹理滤波"/"纹理总数"为4,一般不修改该参数。

八、设置屏蔽区域

1.勾选"双目摄像机"/"算法模式"/"屏蔽滤波"。



2.不勾选"双目参数"/"空间滤波"/"显示效果"。



- 3.勾选"双目参数"/"屏蔽区域滤波"/"使能设置"和"显示屏蔽区域"。
- 4.用鼠标依次顺时针点击画面,形成多个红色点,框住学生或者老师区域。
- 5.点击"设置",下发屏蔽区域框参数。
- 6.如果对设置的效果不满意,可以点击"清空",重新绘制。

九、设置背景建模参数

1.勾选"双目摄像机"/"算法模式"/"背景建模"。



- 2.等待一会后,"通道 1"画面变成全黑。如果还有其他目标,可以点击"初始化",重新采集一次背景。
- 3.设置"双目参数"/"背景建模"/"空间距离"为 30, 该参数的范围一般是 10~100, 数值越小, 检测的能力越强,漏检测越少;但抗干扰的能力越差,误检测越多。建议在验收时设置适当 较小值,以检测更大的范围;在实际交付使用时设置适当较大值,达到更好的稳定性。



十、设置检测跟踪

1.勾选"双目摄像机"/"算法模式"/"跟踪",点击"双目摄像机"/"算法模式"/"开始检测"。



2.勾选"双目摄像机"/"目标信息"/"教室坐标系"。当出现目标时,会实时显示跟踪框和目标信息。当勾选"教室坐标系"时, xtcm 代表目标相对于双目的水平位置, ytcm 代表目标的高度, ztcm 代表目标距离双目的远近。



十一、保存参数



1.点击"双目摄像机"/"设备"/"保存配置",将设置的相关参数进行保存。

十二、升级固件

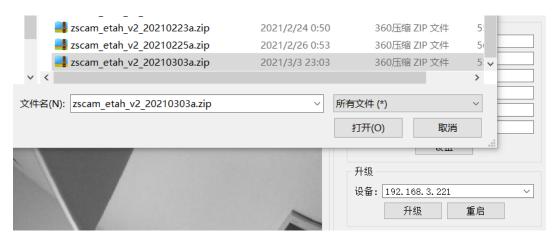
1.点击"系统设置", 下拉滑块到升级复合框, 选择"设备"栏中出现的双目 IP, 比如192.168.3.221。



2.准备升级包。升级文件名称类似 zscam_etah_v2_20210303a.zip。压缩包内包含 2 个文件, BOOT.BIN 和 image.ub。由于文件传输过程中可能存在损坏文件的情况。如果压缩包中没有这两个文件,说明不是正确的升级文件,不能进行升级,否则可能导致双目损坏。



3.点击"升级"按钮, 弹出文件选择框, 选择.zip 升级文件, 点击"打开", 上传升级文件到双目。请务必确认选择了正确的升级文件。如果上传了错误的文件, 上传失败或者软件崩溃, 切勿重启双目, 可以重启客户端软件, 再一次上传正确的文件。可以重复多次上传文件, 直到上传成功。



4.当上传进度条达到 100%, 提示"升级成功, 请重启设备"时, 点击"OK"按钮。请确认设备栏显示的 IP 是否正确, 如果不正确, 请选择想要重启双目对应的 IP。点击"重启"按钮, 重启双目。



5.升级过程大约持续 3~5 分钟, 升级过程中双目的信号指示灯会由熄灭到快速闪烁, 再熄灭, 然后缓慢闪烁, 此时升级成功。注意, 升级过程中不可以断电, 否则, 升级失败需要返厂维修。如果升级失败, 双目的指示灯再升级过后 5 分钟内未重新闪烁, 请联系客服, 不要轻易断电重启双目, 切记。

6.当双目指示灯重新闪烁时,客户端能够显示其 IP,则双目升级成功。请重新连接双目,并检查双目参数是否处于默认参数。出厂默认双目参数如下:

| 立体匹配 ——— | |
|----------|--------|
| 边沿阈值: | 20 |
| P1: | 24 |
| P2: | 96 |
| 左右检查系数: | 4 |
| | |
| 背景建模 | |
| 颜色距离和匹配: | 12 🗘 7 |
| 空间距离和匹配: | 30 • 0 |
| 视差距离和匹配: | 4 • 0 |
| 背景更新率: | 12 |
| | |

| - 纹理滤波 | | |
|-------------|----|---|
| 纹理阈值: | 10 | • |
| 纹理总数: | 4 | • |
| | | |
| 5 5-1 F 1 F | | |

| 纹理滤波 —— | | | |
|---------|--------|--------|----------|
| 纹理阈值: | 10 |) | • |
| 纹理总数: | 4 | | • |
| | | | |
| - 空间滤波 | | | |
| 安装高度: | 0 | ● □ 显示 | 示效果 |
| 俯仰水平角: | 0.0 | 0.0 | • |
| 高度范围: | -10000 | 10000 | _ |
| 水平范围: | -10000 | 10000 | - |
| 距离范围: | -10000 | 10000 | - |