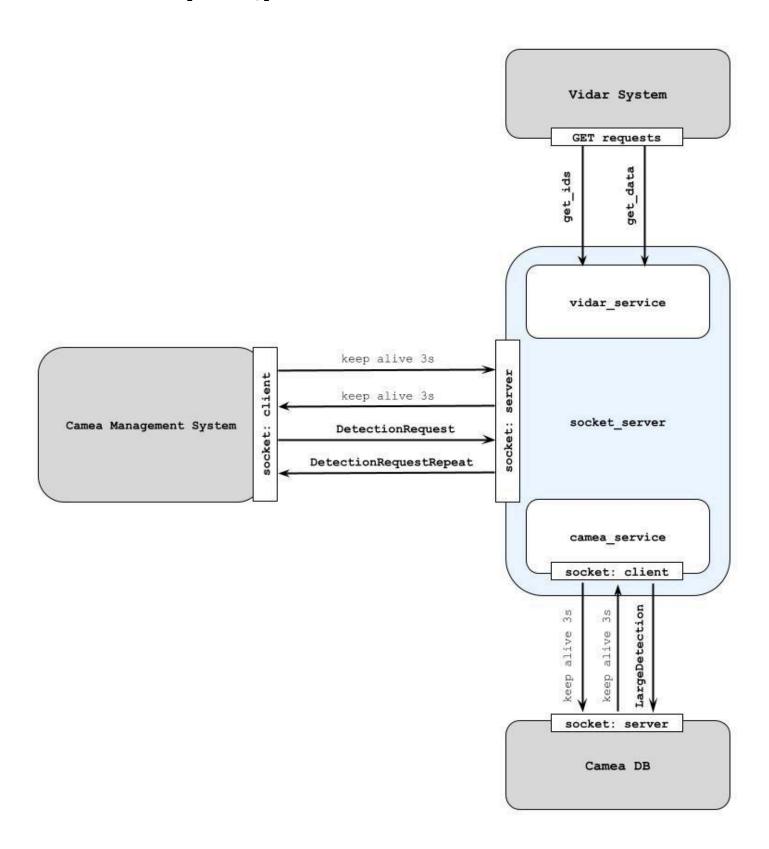
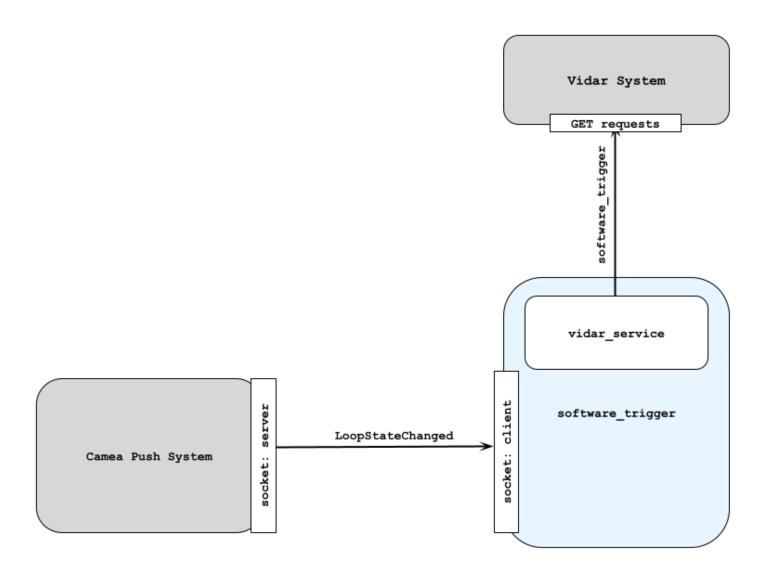
## ОПИС ПРОГРАМНОГО ЗАБЕЗПЕЧЕННЯ

## 1. Загальна архітектура





# 2. Опис версій

v1.02a (поточна)	фінальний рефакторинг
v1.01a	додано окремий сервіс для відправки software trigger
v1.00a	невеликі оновлення: - збільшена точність логування подій; - додана можливість налаштування мульті зон для Vidar - додано налаштування затримки на обробку запиту
v0.99a	додано відправлення software trigger у межах основного сервісу - версія скасована
v0.98a	додано налаштування зон для Vidar
v0.97a	додано очікування повторного підключення від Camea Management System у разі втрати зв'язку

#### 3. Інсталяція

- Для використання сервісу на робочій станції має бути встановлений **python** версії не менш ніж **3.9**, а також утиліта створення ізольованих робочих просторів **virtualenv**;
- Для використання сервісу спершу необхідно клонувати репозиторій anpr-camea-connector з корпоративного аккаунта GitLab;
- Необхідно створити папку logs/ у корені робочій директорії сервісу;
- В робочій директорії сервісу необхідно створити новий екземпляр віртуального робочого простору зробити це можна за допомогою консольної команди:

```
virtualenv venv --python=python3.9
```

• Необхідно активувати віртуальний робочий простір, зробити це можна за допомогою консольної команди:

```
windows: venv/Scripts/activate
mac os/linux: source venv/bin/activate
```

• Необхідно встановити необхідні бібліотеки, зробити це можна за допомогою консольної команди (перед виконанням команди переконайтесь що віртуальний робочих простір активовано):

```
pip install -r requirements.txt
```

• Необхідно змінити файл **config.ini** у корені робочій директорії сервісу відповідно до налаштувань Camea Management System;

#### 4. Запуск

Для запуска основного сервіса необхідно в консолі перейти до робочої директорії сервіса, активувати віртуальний робочий простір та виконати запуск команди python. Зробити це можна за допомогою консольних команд:

```
cd path_to_service_folder/tcp_ip_server_camea/
venv/Scripts/activate
python socket server.py
```

Для зручності можна зібрати ці команди у самовиконуючий файл \*.bat або використати інший сервіс для автоматичного запуску скриптів

Відповідно для запуска сервіса відправки сповіщень на камеру vidar необхідно виконати наступні команди:

```
cd path_to_service_folder/tcp_ip_server_camea/ (якщо не було виконано раніше)
venv/Scripts/activate (якщо не було виконано раніше)
python software trigger.py
```

# 5. Налаштування

Файл з налаштуваннями **config.ini** містить наступні обов'язкові поля:

_			. містить наступні обов'язкові поля:
група	елемент	тип даних	опис
service	host	string	IP-адреса основного сервіса (localhost або 127.0.0.1 у випадку локального використання)
	port	int	Порт основного сервіса (відповідно до налаштувань Camea Management System)
	module_id	string	Назва модуля
	mode	string	Наразі підтримується наступні режими:  ■ TEST - у цьому режимі виконується автогенерація тестових зображень для відправки  ■ VIDAR - у цьому режимі сервіс виконує запити до камери Vidar для отримання зображень та розпізнаних ДРЗ
	operating_time	int	Час роботи сервіса в хвилинах. Для роботи без обмежень по часу необхідно встановити значення <b>0</b>
settings	buffer	int	Кількість байт для зчитування із сокету, значення за замовчуванням становить <b>1024</b>
	timezone	string	Значення тайм зони відповідно до стандарту IANA. Має бути значення із наступного списку: https://www.iana.org/time-zones
	timeout	int	Значення таймаута з'єднання у секундах. Згідно до протоколу сатеа становить <b>11</b>
	camera_unit_id	string	not used, reserved for further using
vidar	ip	string	IP-адреса камери Vidar (localhost або 127.0.0.1 у випадку локального використання)
	tolerance	int	Значення інтервалу пошуку зображення у мілісекундах — сервіс запитує з камери Vidar зображення, мітка часу яких знаходиться у діапазоні (ImageTime - tolerance, ImageTime + tolerance) У випадку якщо встановлене значення 0, то значення tolerance береться із запиту DetectionRequest
	zone	int/list	Значення зон при запиті зображень із камери Vidar, можливо вказати декілька зон - тоді вони мають бути відокремлені комою У випадку якщо встановлене значення 0, то під час запиту зображень із камери Vidar зони ігноруються
	timeout	int	Значення таймауту перед запитом зображень із камери Vidar у секундах. Необхідно для того щоб камера Vidar встигла обробити software trigger від окремого сервіса та зберегти зображення до своєї бази даних. Значення за замовчуванням становить 3

camea_db	ip	string	IP-адреса бази даних Camea (localhost або 127.0.0.1 у випадку локального використання)
	port	int	Порт бази даних Camea
software_ trigger	ip	string	IP-адреса Camea Push System (localhost aбо 127.0.0.1 у випадку локального використання)
	port	int	Порт Camea Push System
	loop_state_changed	string	Значення зміни стану петлі для відправки software_trigger (має дорівнювати значенню поля ChangedTo у сповіщенні LoopStateChanged)

Сервіс має вбудовану перевірку наявності та правильності налаштувань. У разі виникнення невідповідності даних згенерована помилка відображається у консолі, а також записується до файла logs/log.log

```
Приклад файла config.ini:
[service]
host = 127.0.0.1
port = 58777
module_id = KY-DV-V2
# currently available modes: TEST and VIDAR
mode = VIDAR
# service operating time in minutes, 0 stands for infinite operating time
operating time = 0
[settings]
buffer = 1024
timezone = Europe/Kyiv
timeout = 11
camera_unit_id = CAMERA_1
[vidar]
ip = 192.168.6.161
# tolerance (in ms) for querying the vidar database
# set 0 to use tolerance from the camea query
tolerance = 500
\# set 0 to ignore zone; can have multiple values separated by ,
zone = 0
# timeout before querying vidar in seconds
timeout = 3
[camea_db]
ip = 127.0.0.1
port = 5050
[software trigger]
ip = 127.0.0.1
port = 50501
loop_state_changed = high
```

#### 6. Логування

Під час роботи сервіса для можливості візуального контроля виконується логування подій до консолі, а також для подій вище за рівнем ніж INFO виконується логування подій до окремих файлів:

logs/log.log Містить файли з логами: розмір файла обмежено значенням у  $1\_000\_000$  байт, кількість файлів обмежена значенням 5

### 7. Принципи роботи

ПЗ складається із двох окремих сервісів:

- сервіс **software\_trigger.py** підключається до системи Самеа яка відправляє Push повідомлення у разі спрацювання індукційних петель. Після отримання повідомлення типу LoopStateChanged сервіс перевіряє значення поля ChangedTo, і у разі якщо воно збігається із значенням loop\_state\_changed, заданим у файлі config.ini, сервіс відправляє software trigger на камеру Vidar;
- сервіс socket\_server.py запускає прослуховування сокета у режимі сервера відповідно до налаштувань із файла config.ini. До сервера підключається Самеа Management System у режимі клієнта, і періодично відправляє повідомлення типу DetectionRequest із запитом зображень. Також сервер приймає та відправляє періодичні повідомлення типу keep alive. У разі виникнення помилки з'єднання, сервер очікує на повторне підключення від Camea Management System. Крім цього сервіс встановлює з'єднання типу клієнт із Camea Database відповідно до налаштувань із файла config.ini, а також приймає та відправляє періодичні повідомлення типу keep alive в рамках даного з'єднання. У разі виникнення помилки з'єднання, сервіс виконує повторне підключення до Camea Database.

Під час отримання запиту типу DetectionRequest cepвіс:

- у разі роботи в режимі TEST автоматично генерує зображення та надсилає його до Camea Database, а також відправляє до Camea Management System повідомлення що зображення успішно знайдено;
- ullet у разі роботи в режимі VIDAR виконує запит до камери Vidar відповідно до налаштування камери та зон із файла config.ini:
  - $\circ$  у разі якщо зображення не знайдено сервіс надсилає відповідне повідомлення до Camea Management System;
  - о у разі якщо зображення знайдено сервіс надсилає відповідне повідомлення до Camea Management System, а також надсилає зображення до Camea Database