AXIS Radar Autotracking for PTZ

사용자 설명서

목차

애플리케이션에 대한 정보 3
고려 사항 4
시작하기 5
준비 5
애플리케이션을 설치합니다 5
구성 6
레이더를 하나 이상의 PTZ 카메라와 페어링하기 6
하나의 PTZ 카메라를 여러 대의 레이더와 페어링하기 6
PTZ 카메라 보정 7
트래커는 업무 시간 외에만 사용 7
특정 객체 유형 추적 7
그룹의 추적 우선순위 설정 8
레이더에서 시나리오별 필터 사용 8
PTZ 카메라가 홈 포지션으로 돌아가는 시간 제어 9
AXIS Radar Autotracking for PTZ 일시 중지 9
PTZ 카메라 한 대의 추적 끄기 10
추가 설정 11
레이더 또는 PTZ 카메라의 웹 인터페이스에 액세스하기 11
백업 및 마이그레이션을 위한 내보내기 또는 가져오기 설정 11
상세 정보 12
추적 무효화 12
문제 해결 13
기술적 문제, 단서 및 해결 방안 13
보정 문제 해결 13
트래커의 동작 화면 녹화 14
네트워크 부하 낮추기 14
디버그 로깅 켜기 14
진단 보고서 저장 14
보정 보고서 저장 15
지연 시간 표시 켜기 15

애플리케이션에 대한 정보

AXIS Radar Autotracking for PTZ는 Axis 레이더의 데이터를 사용하여 하나 이상의 PTZ 카메라를 움직이는 객체를 향하도록 지시하는 애플리케이션입니다. PTZ 카메라를 레이더 가까이에 설치할 수 있거나, 모니터링하는 사이트 전체에 분산 설치할 수 있습니다. 레이더는 움직이는 객체의 절대 거리와 속도를 측정하고, 애플리케이션은 객체의 위치와 현재 보기를 기반으로 PTZ 카메라에 가장 적합한 팬, 틸트 및 줌 설정을 계산합니다.

트래커는 카메라의 시야에 맞도록 여러 객체를 그룹화하며, 기본 동작은 이러한 우선순위를 따르는 것입니다:

1. 동일한 객체를 추적합니다.
2. 카메라 움직임을 최소화합니다.
3. 이용 가능한 경우 최소 한 대 이상의 PTZ 카메라로 각 객체를 추적합니다. 그렇지 않은 경우 가장 가까운 객체를 추적합니다.

고려 사항

- 지원되는 PTZ 카메라 목록은 *axis.com/products/axis-radar-autotracking-for-ptz#compatible-products*를 참조하십시오.
- 이 애플리케이션은 활동량이 제한된 실외 사이트 또는 천장 높이가 7m(23ft) 이상인 실내 사이트에 적합합니다. 기차역과 같이 혼잡한 사이트는 피하는 것이 좋습니다.
- 이 애플리케이션은 Axis 레이더에 내장된 오토트래킹 서비스와 동시에 운영되도록 설계되지 않았습니다. 한 서비스에서 다른 서비스로 전환하는 경우 레이더를 공장 출하 시 기본 설정으로 재설정하십시오.
- 예를 들어 카메라에 보이는 객체가 레이더의 감지 범위 밖에 있는 경우 레이더가 놓칠 수 있습니다.
- 레이더는 물리적 객체가 장면을 통과하는 경로를 따라 이동하는 동안 해당 물리적 객체의 분류를 변경할 수 있습니다. 구성에 따라 추적 동작이 변경될 수 있습니다.
- 지연 시간이 높으면 추적 성능에 영향을 미칠 수 있습니다. 지연 시간을 최소화하려면 레이더 및 PTZ 카메라와 동일한 네트워크에 연결된 컴퓨터에서 애플리케이션을 실행합니다.
- 운영자는 언제든지 PTZ 카메라를 제어하고 AXIS Radar Autotracking for PTZ를 무효화할 수 있습니다. 자세한 내용은 *추적 무효화, on page 12*을 참조하십시오.
- 레이더 설정을 변경한 경우 서비스를 재시작합니다.
- 이 애플리케이션은 PTZ 카메라에서 **Proportional speed(비례 속도)**를 비활성화할 수 있습니다. 애플리케이션에서 카메라를 제거해도 이 설정은 복구되지 않습니다.

시작하기

준비

- 모니터링할 영역의 항공 사진과 같은 참조 지도를 다운로드하거나 생성합니다.
  - PTZ 카메라와 레이더의 설치 지점을 포함합니다.
  - 두 개 이상의 보정 지점을 포함하십시오. 랜드마크를 사용하거나 지도에 표시되는 객체를 배치하거나 페인트 표시를 합니다.
- 레이더와 PTZ 카메라가 설치된 위치에 유의하십시오.
- 관심 영역에 대한 PTZ 카메라 및 레이더의 마운팅 높이를 측정합니다.
- 레이더의 웹 인터페이스로 이동하여 참조 지도를 보정합니다. 자세한 내용은 *help.axis.com*에서 제공하는 레이더의 사용자 설명서를 참조하십시오.

애플리케이션을 설치합니다

1. *axis.com/products/axis-radar-autotracking-for-ptz*에서 애플리케이션을 다운로드하십시오.
2. 다운로드한 파일을 두 번 클릭하고 설정 도우미의 지침을 따릅니다.

설치가 완료되면 애플리케이션이 백그라운드에서 실행되기 시작합니다.

구성

레이더를 하나 이상의 PTZ 카메라와 페어링하기

애플리케이션에서 레이더와 PTZ 카메라를 그룹으로 구성합니다. 그룹은 하나의 레이더와 레이더의 모션 데이터로 제어되는 하나 이상의 PTZ 카메라로 구성됩니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. **Create group(그룹 생성)**을 선택하고 그룹 이름을 입력합니다.
3. **Add security radar(보안 레이더 추가)**를 선택하고 레이더의 IP 주소를 입력합니다. HTTPS를 통해 연결하려면 **Options(옵션)**를 선택하고 **HTTPS**를 선택합니다.
4. 레이더를 구성하지 않은 경우 **Status: Not configured(상태: 구성되지 않음)**를 클릭하고 애플리케이션의 지침을 따릅니다.
5. **Add camera(카메라 추가)**를 선택하고 PTZ 카메라의 IP 주소를 입력합니다. HTTPS를 통해 연결하려면 **Options(옵션)**를 선택하고 **HTTPS**를 선택합니다.
6. PTZ 카메라를 구성하려면 **Status: Not configured(상태: 구성되지 않음)**를 클릭하고 애플리케이션의 지침을 따릅니다. 자세한 내용은 *PTZ 카메라 보정, on page 7*을 참조하십시오.

비고

레이더 또는 PTZ 카메라 구성에 대한 자세한 내용은 *help.axis.com*에서 제공되는 사용자 설명서를 참조하십시오.

하나의 PTZ 카메라를 여러 대의 레이더와 페어링하기

하나의 PTZ 카메라를 여러 대의 레이더와 페어링하려면 각 레이더에 대해 하나의 그룹을 생성하고 각 그룹에 동일한 PTZ 카메라를 추가합니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. **Create group(그룹 생성)**을 선택하고 그룹 이름을 입력합니다.
3. **Add security radar(보안 레이더 추가)**를 선택하고 레이더의 IP 주소를 입력합니다. HTTPS를 통해 연결하려면 **Options(옵션)**를 선택하고 **HTTPS**를 선택합니다.
4. 레이더를 구성하지 않은 경우 **Status: Not configured(상태: 구성되지 않음)**를 클릭하고 애플리케이션의 지침을 따릅니다.
5. **Add camera(카메라 추가)**를 선택하고 PTZ 카메라의 IP 주소를 입력합니다. HTTPS를 통해 연결하려면 **Options(옵션)**를 선택하고 **HTTPS**를 선택합니다.
6. PTZ 카메라를 구성하려면 **Status: Not configured(상태: 구성되지 않음)**를 클릭하고 애플리케이션의 지침을 따릅니다. 자세한 내용은 *PTZ 카메라 보정, on page 7*을 참조하십시오.

비고

의도한 모든 레이더와 페어링할 때까지 PTZ 카메라의 추적을 끄기를 권장합니다. PTZ 카메라를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Turn off(끄기)**를 클릭합니다. 카메라를 두 대 이상의 레이더와 페어링하는 경우 각 그룹에 대해 PTZ 추적을 끕니다.

7. 각 레이더에 대해 새 그룹을 생성하고 각 그룹에 동일한 카메라를 추가합니다.

비고

하나의 PTZ 카메라를 여러 대의 레이더와 페어링하면, PTZ 카메라는 레이더를 동일하게 취급하고 카메라의 제어 대기열 설정에 따라 감지된 모든 객체를 추적합니다.

PTZ 카메라 보정

애플리케이션에 PTZ 카메라를 추가할 때는 보정해야 합니다. 보정을 더 쉽게 진행하기 위해 고려해야 할 몇 가지 사항은 다음과 같습니다:

- 보정은 PTZ 카메라의 위치와 두 개 이상의 보정 지점을 기준으로 이루어집니다.
- 보정 지점을 사용하여 카메라 보기를 배경 이미지와 일치시킵니다. 즉, 레이더의 감지 영역 밖에서 보정 지점을 선택할 수 있습니다.
- 지도 위의 돋보기 아이콘 위에 마우스를 올리면 확대/축소 및 팬 제어 기능이 표시됩니다. CTRL을 길게 누른 다음 스크롤하여 확대/축소하거나, 클릭한 채 드래그하여 화면을 팬할 수도 있습니다.
- 감지 영역에서 가장 먼 지점과 같은 방향의 첫 번째 보정 지점을 선택합니다. 가능하다면 멀리 떨어진 지점을 선택하세요. 보정 지점이 레이더에 가까우면 작은 각도 오차로 인해 더 먼 객체 위치에서 큰 편차가 발생할 수 있습니다. 이는 감지된 객체가 카메라 시야 밖으로 벗어날 수 있음을 의미합니다.
- 관심 영역의 경계구역 또는 그 너머에서 두 번째 보정 지점을 선택합니다.
- 카메라의 팬 및 틸트 각도를 더 정확하게 보정하려면 보정 지점을 더 많이 선택하십시오. 카메라 추적 기능은 PTZ 카메라의 위치와 보정 지점으로 생성된 영역 내에서 가장 잘 작동합니다. 추가 지점을 설정하면 추적 성능이 향상되고, 해당 지역의 지형 정보를 추적에 반영할 수 있습니다.
- 보정 지점을 선택할 때는 장면의 지형적 특성을 고려하십시오. 이 애플리케이션은 보정 지점을 바탕으로 각 대상 위치의 지면 고도를 추정합니다. 레이더는 물체의 높이를 측정하지 않기 때문에, 보정 지점에 반영되지 않은 고도 차이로 인해 카메라가 추적 대상 물체의 위나 아래를 따라가게 될 수 있습니다.

트래커는 업무 시간 외에만 사용

1. 레이더의 웹 인터페이스로 이동하여 트래커가 작동할 시간을 정의하는 스케줄을 설정합니다. 기본 스케줄 **After hours(근무 시간 외)**를 사용할 수도 있습니다.
2. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
3. 그룹을 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Group settings(그룹 설정)**를 선택합니다.
4. **Tracking schedule(스케줄 추적)**을 켭니다.
5. 레이더에서 생성한 스케줄을 선택합니다.
   목록에서 스케줄을 찾을 수 없는 경우 ↻을 클릭하여 목록을 새로 고침합니다.

비고

평일 근무 시간 이후 및 주말에 트래커를 사용하려면 기본 스케줄 **Office hours(근무 시간)**를 반전시켜야 합니다.

목록의 지침에 따라 기본 스케줄 **Office hours(근무 시간)**를 선택한 다음 **Turn OFF tracking according to schedule(스케줄에 따라 추적 끄기)**을 선택합니다.

특정 객체 유형 추적

트래커가 차량, 사람 또는 알 수 없는 객체만 추적하도록 할지 여부를 선택할 수 있습니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 카메라가 속한 그룹을 펼칩니다.
3. PTZ 카메라를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Camera settings(카메라 설정)**를 선택합니다.

4. **Track on(추적 켜기)**에서 추적하려는 객체 유형을 선택합니다.

비고

Only track events from this scenario(이 시나리오의 이벤트만 추적)를 선택하면 애플리케이션이 레이더의 시나리오 구성에 따라 **Track on(추적 켜기)**에서 객체 유형을 자동으로 채웁니다. 자세한 내용은 *레이더에서 시나리오별 필터 사용, on page 8*을 참조하십시오.

그룹의 추적 우선순위 설정

PTZ 카메라가 두 개 이상의 그룹에 추가된 경우, 가장 높은 우선순위의 그룹에서 발생한 레이더 이벤트를 우선적으로 추적합니다. 각 그룹의 우선순위를 설정합니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 그룹을 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Group settings(그룹 설정)**를 선택합니다.
3. 드롭다운 메뉴에서 **Priority(우선순위)**를 선택합니다. 추적 우선순위를 Highest (1)(최고)에서 Lowest (5)(최저) 사이에서 선택합니다.

레이더에서 시나리오별 필터 사용

레이더 알람 중에만 객체를 추적하도록 트래커를 설정할 수 있습니다. 레이더 알람은 시나리오를 기반으로 하며, 시나리오는 레이더의 웹 인터페이스에서 구성한 트리거링 조건과 감지 설정의 조합입니다.

시작하기 전:

- 레이더에서 트리거할 객체 유형을 정의하고, 레이더가 정의된 영역 내에서 움직이는 객체 또는 두 개의 가상선을 통과하는 객체에 대해 트리거할지 여부를 정의하는 시나리오를 생성합니다.
- 자세한 지침은 *help.axis.com*에서 제공하는 레이더의 사용자 설명서를 참조하십시오.

레이더 알람 중에만 추적:

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 원하는 그룹을 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Group settings(그룹 설정)**를 선택합니다.
3. **Only track during radar alarm(레이더 알람 중에만 추적)**을 켭니다.

이벤트 액션을 트리거하려면 비디오 분석을 통한 객체 검증 필요:
Verify alarms with video analytics(비디오 분석으로 알람 검증)를 켜면 시나리오별 조건이 생성됩니다. 이 조건을 사용하여, 애플리케이션의 비디오 분석으로 레이더 알람이 검증되어야 하는 이벤트를 VMS에 생성하거나 장치의 웹 인터페이스에 룰을 생성합니다. 기기 웹 인터페이스에서 룰을 생성하는 방법을 학습하려면 *'이벤트 룰 시작하기'*를 참조하십시오.

비고

AXIS Radar Alarm Verifier for Radar Autotracking for PTZ라는 애플리케이션이 레이더에 자동으로 설치됩니다. 이 애플리케이션에서는 별도로 구성할 항목이 없습니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 그룹을 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Group settings(그룹 설정)**를 선택합니다.
3. **Verify alarms with video analytics(비디오 분석으로 알람 검증)**를 켭니다.
4. 원하는 **Confidence level(신뢰도 수준)**을 설정합니다. 신뢰도 수준을 높이면 오경보 위험을 최소화할 수 있지만 감지를 놓칠 수 있습니다.

시나리오별 조건은 **AXIS Radar Autotracking for PTZ** 항목에 **Verified alarm: [scenario name](검증된 알람: [시나리오 이름])**으로 표시됩니다.

레이더 시나리오에서 객체만 추적:
이 설정은 PTZ 카메라가 레이더 알람 중에 모든 객체를 추적하는 대신 레이더에서 설정한 시나리오의 객체만 추적하도록 제한합니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 그룹에서 PTZ 카메라를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Camera settings(카메라 설정)**로 이동합니다.
3. **Only track events from this scenario(이 시나리오의 이벤트만 추적)**을 켭니다.

레이더에서 특정 시나리오의 우선순위 지정:
레이더에 두 개 이상의 시나리오를 설정한 경우 트래커가 특정 시나리오를 다른 시나리오보다 우선하도록 하려면 다음 단계를 따릅니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 그룹에서 PTZ 카메라를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Camera settings(카메라 설정)**로 이동합니다.
3. **Prioritize scenario(시나리오 우선순위 지정)**를 켜고 드롭다운 메뉴에서 시나리오를 선택합니다.

PTZ 카메라가 홈 포지션으로 돌아가는 시간 제어

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. ⚙을 클릭합니다.
3. **Global settings(전역 설정)** > **Return to home delay(홈 복귀 지연)**로 이동하여 PTZ 카메라가 홈 포지션으로 복귀하기 전 비활성 상태의 시간을 설정합니다.

AXIS Radar Autotracking for PTZ 일시 중지

여러 가지 방법으로 AXIS Radar Autotracking for PTZ를 일시 중지할 수 있습니다.

모든 추적 일시 중지(옵션 1):

1. Windows® 작업 표시줄로 이동하여 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭합니다.
2. **Stop service(서비스 중지)**를 선택합니다.

모든 추적 일시 중지(옵션 2):

1. 레이더의 웹 인터페이스에서 **Radar(레이더) > Settings(설정) > General(일반)**로 이동합니다.
2. **Radar transmission(레이더 전송)**을 끕니다.

특정 감지 영역에 대한 추적 일시 중지:

1. 레이더의 웹 인터페이스에서 **System(시스템) > Events(이벤트)**로 이동합니다.
2. **+ Add a rule(룰 추가)**를 클릭합니다.
3. 룰에 대한 이름을 입력합니다.
4. 조건 목록에서 **Radar motion(레이더 모션)**에서 룰을 적용해야 하는 시나리오를 선택합니다.
5. 액션 목록에서 **Radar detection(레이더 감지)**을 선택합니다.
6. **Detection off(감지 끄기)**를 상태로 선택합니다.

PTZ 카메라 한 대의 추적 끄기

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 카메라가 속한 그룹을 펼칩니다.
3. PTZ 카메라를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Turn off(끄기)**를 선택합니다.

추가 설정

레이더 또는 PTZ 카메라의 웹 인터페이스에 액세스하기

이 애플리케이션은 추적에 필요한 기본 설정을 처리합니다. 레이더 또는 PTZ 카메라를 구성하려면 각 장치의 웹 인터페이스로 이동합니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 장치가 속한 그룹을 펼칩니다.
3. 장치를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Copy device address(장치 주소 복사)**를 선택합니다.
4. 웹 브라우저를 시작합니다.
5. 브라우저의 주소 필드에 장치 주소를 붙여넣습니다.

Axis 레이더 및 Axis PTZ 카메라에 대한 사용자 설명서는 *help.axis.com*에서 제공합니다.

백업 및 마이그레이션을 위한 내보내기 또는 가져오기 설정

백업 또는 다른 시스템으로의 마이그레이션을 위해 설정을 내보내고, 이를 가져와서 구성을 복구하거나 다른 시스템에서 마이그레이션할 때 사용할 수 있습니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. ⚙을 클릭합니다.
3. **Backup & migration(백업 및 마이그레이션)**으로 이동합니다.
4. **Export(내보내기)** 또는 **Import(가져오기)**를 클릭하고 애플리케이션의 지침을 따릅니다.

상세 정보

추적 무효화

운영자는 언제든지 PTZ 카메라를 제어하고 AXIS Radar Autotracking for PTZ를 무효화할 수 있습니다.

AXIS Radar Autotracking for PTZ에 PTZ 카메라를 추가하면, 애플리케이션이 카메라에 뷰어 권한이 있는 사용자를 새로 만듭니다. 뷰어의 권한은 운영자나 관리자의 권한보다 우선 순위가 낮습니다.

PTZ 카메라의 제어 대기열 설정에서 기본 우선순위를 조정할 수 있습니다.

문제 해결

기술적 문제, 단서 및 해결 방안

객체 추적 문제	
PTZ 카메라가 움직이는 객체를 추적하지 못합니다.	다음을 시도해 보십시오. • **Camera settings(카메라 설정)**로 이동하여 줌 레벨을 낮은 값으로 조정합니다. • 카메라를 재보정합니다. *PTZ 카메라 보정, on page 7* 항목을 참조하십시오.
PTZ 카메라가 앞뒤로 움직이면서 객체를 캡처하지 못함(오버슈팅이라고도 함)	다음을 시도해 보십시오. • 네트워크 지연 시간을 확인하십시오. 자세한 내용은 *지연 시간 표시 켜기, on page 15*을(를) 참조하십시오. 서버와 카메라는 동일한 스위치에 연결하는 것이 좋습니다. • **Camera settings(카메라 설정)**로 이동하여 카메라 속도를 낮춥니다. • 설정 중 네트워크 부하를 제한합니다. *네트워크 부하 낮추기, on page 14* 항목을 참조하십시오.
PTZ 카메라가 회전 중임	PTZ 카메라와 레이더의 시간과 날짜를 NTP 서버와 동기화합니다. 상태를 확인하려면 각 장치의 웹 인터페이스에서 **Status > Time sync status(상태 > 시간 동기화 상태)**로 이동합니다. 상태가 **Synchronized: No (동기화됨: 아니요)**로 표시되면 **NTP settings(NTP 설정)**를 클릭하고 장치 동기화를 위한 시간 소스를 선택합니다. 두 장치 모두에 동일한 시간 소스를 사용해야 합니다.

구성 관련 문제	
최근 구성 변경 사항이 적용되지 않았습니다.	레이더 구성을 변경한 경우 서비스를 재시작합니다.

보정 문제 해결

보정 후 카메라가 객체를 올바르게 추적하지 못한다면 다음 원인 중 하나 때문일 수 있습니다.

- 지도 보정 중에 축척이 올바르게 설정되지 않았습니다.
- 지도에서 선택한 지점이 보정 지점과 일치하지 않습니다.

다음을 시도해 보십시오.

- 레이더 스트림을 최대한 많이 사용해야 합니다. 레이더의 감지 범위가 스트림의 최대한 많은 부분을 커버하도록 레이더를 배치합니다.
- 지도의 축척이 올바른지 확인합니다.

레이더의 위치와 지도 축척을 조정하려면 레이더의 웹 인터페이스에서 **Radar(레이더) > Map calibration(지도 보정)**으로 이동합니다. 자세한 지침은 *help.axis.com*에서 제공하는 레이더의 사용자 설명서를 참조하십시오.

보정을 확인하는 방법:

1. 레이더의 웹 인터페이스에서 **Radar(레이더) > Settings(설정) > Object visualization(객체 시각화)**로 이동하여 **Trail lifetime(이동 경로 수명)**을 1분으로 설정합니다.

2. 모니터링 중인 사이트에서, 누군가에게 레이더에서 첫 번째 보정 지점까지 걸어가서 거기서 멈추라고 요청합니다.
3. 레이더의 웹 인터페이스에서 지도 상의 이동 경로가 실제 이동 경로와 일치하는지 확인합니다. 지도 상의 이동 경로가 실제 이동 경로에서 벗어난 경우 지도 보정을 다시 실행합니다.
4. 지도 보정에 만족하면 PTZ 카메라를 다시 보정합니다.

트래커의 동작 화면 녹화

지원 센터에 문의해야 하는 경우 트래커의 동작을 녹화해 두면 도움이 될 수 있습니다.

1. Windows 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 그룹 선택.
3. 참조 지도를 클릭합니다.
4. ⋮을 클릭하고 **Show extended information(확장 정보 표시)**을 선택합니다.
5. 적합한 애플리케이션으로 화면을 녹화합니다.

네트워크 부하 낮추기

설정 중 네트워크 부하를 제한하기 위해서, 트래커의 사용자 인터페이스에서 사용하는 비디오 품질을 낮출 수 있습니다. 이는 녹화 품질에는 영향을 미치지 않습니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. ⚙을 클릭합니다.
3. **Video quality(비디오 품질)**로 이동하여 저품질 옵션을 선택합니다.
4. **Close and restart service(서비스를 닫고 재시작)**를 클릭합니다.

디버그 로깅 켜기

지원 센터에 문의해야 하는 경우 디버그 정보를 제공하면 도움이 될 수 있습니다. 디버그 로그는 진단 보고서에 저장됩니다.

비고

문제가 발생할 때 디버그 로깅을 켜야 하며, 그렇지 않으면 진단 보고서에 디버그 정보가 표시되지 않습니다.

디버그 로깅이 꺼져 있는 경우 진단 보고서를 저장하기 전에 디버그 로깅을 켜고 문제를 재현합니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. ⚙을 클릭합니다.
3. **Troubleshooting(문제 해결)**에서 디버그 로깅을 켭니다.

진단 보고서 저장

진단 보고서에는 시스템 설정, 보정 보고서(레이더 및 PTZ 카메라의 이미지 포함), 디버그 로그가 포함되어 있습니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.

2. ⚙을 클릭합니다.
3. **Troubleshooting(문제 해결)**에서, **Save diagnostics report(진단 보고서 저장)**를 클릭합니다.

보정 보고서 저장

보정 보고서에는 선택한 레이더 또는 PTZ 카메라의 보정 정보와 이미지가 포함되어 있습니다.

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 장치가 속한 그룹을 펼칩니다.
3. 장치를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Save calibration report(보정 보고서 저장)**를 선택합니다.

지연 시간 표시 켜기

1. Windows® 작업 표시줄에서 **AXIS Radar Autotracking for PTZ**를 마우스 오른쪽 버튼으로 클릭하고 **Open AXIS Radar Autotracking for PTZ(AXIS Radar Autotracking for PTZ 열기)**를 선택합니다.
2. 그룹 선택.
3. 오버뷰 지도에서 ⋮을 클릭하고 **Show extended information(확장 정보 표시)**을 선택합니다.

T10118012_ko

2026-10 (M9.2)

© 2018 – 2026 Axis Communications AB