

## **AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera**

**ユーザーマニュアル**

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 目次

<b>ソリューションの概要</b> .....	3
レーダー・ビデオフュージョン .....	3
<b>設置</b> .....	4
プレビューモード .....	4
検討事項 .....	4
レーダーのカバー範囲 .....	5
設置例と使用例 .....	7
取り付けの推奨事項 .....	11
<b>開始する</b> .....	14
ネットワーク上のデバイスを検索する .....	14
装置のwebインターフェースを開く .....	14
管理者アカウントを作成する .....	14
安全なパスワード .....	15
装置のソフトウェアが改ざんされていないことを確認する .....	15
webインターフェースの概要 .....	15
<b>デバイスを構成する</b> .....	16
速度測定とナンバープレートキャプチャー用に装置を最適化する .....	16
基本設定 .....	19
画像を調整する .....	19
ビデオを表示する、録画する .....	24
追加のレーダー設定 .....	26
イベントのルールを設定する .....	29
音声 .....	36
<b>webインターフェース</b> .....	37
ステータス .....	37
ビデオ .....	38
レーダー .....	50
分析機能 .....	56
音声 .....	56
録画 .....	58
アプリ .....	58
システム .....	59
メンテナンス .....	78
<b>詳細情報</b> .....	80
長距離接続 .....	80
リモートフォーカス/ズーム .....	80
プライバシーマスク .....	80
オーバーレイ .....	80
ストリーミングとストレージ .....	80
サイバーセキュリティ .....	83
<b>仕様</b> .....	86
製品概要 .....	86
LEDインジケーター .....	87
SDカードスロット .....	87
ボタン .....	88
コネクタ .....	88
<b>装置を清掃する</b> .....	92
<b>トラブルシューティング</b> .....	93
工場出荷時の設定にリセットする .....	93
AXIS OSのオプション .....	93
AXIS OSの現在のバージョンを確認する .....	93
AXIS OSをアップグレードする .....	94
技術的な問題、ヒント、解決策 .....	94
パフォーマンスに関する一般的な検討事項 .....	96
サポートに問い合わせる .....	96

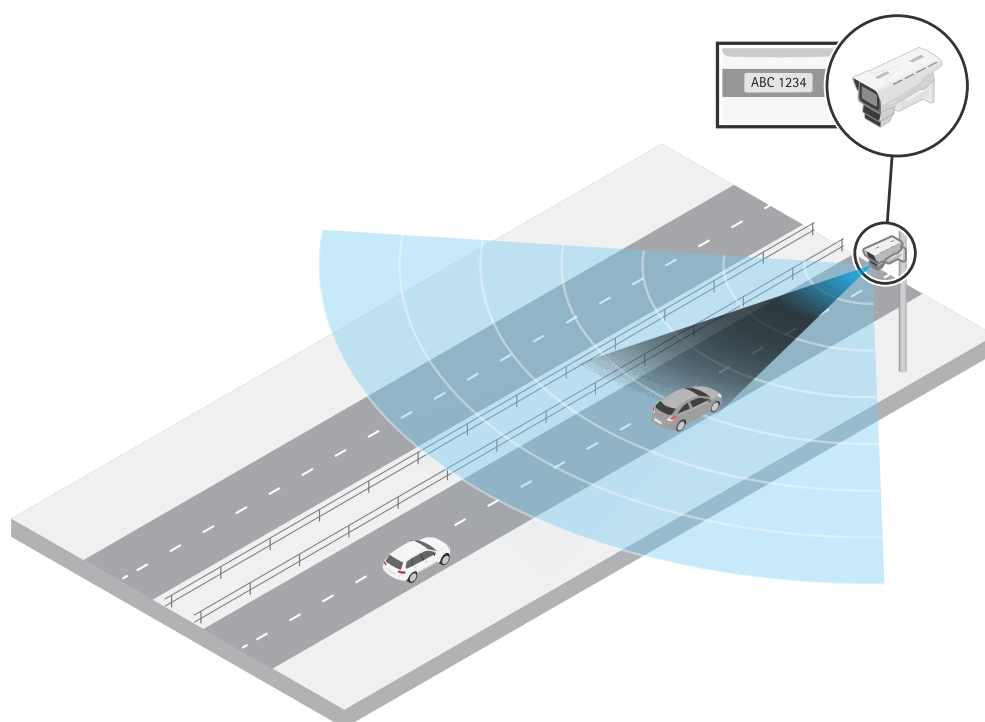
# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## ソリューションの概要

### ソリューションの概要

レーダービデオ融合カメラは、完全統合型のレーダーモジュールを搭載したビジュアルカメラです。そのため、このカメラは、近づいているまたは遠ざかっている車両の速度をレーダーで測定し、ビデオでナンバープレートキャプチャーすることができます。

AXIS Q1686-DLEを、*AXIS License Plate Verifier*のようなオプションのナンバープレートキャプチャーアプリケーションやサードパーティ製ソリューションと一緒に使用して、カメラから提供される画像と速度を処理します。



AXIS Q1686-DLEは、高速道路脇のポールに取り付けられ、近づいている車両の速度を測定し、ナンバープレートキャプチャーします。

### レーダー・ビデオフュージョン

AXIS Q1686-DLEの各テクノロジー（レーダー、ビデオ、オプションのナンバープレートキャプチャーソフトウェア）は、独自のメタデータを生成します。メタデータには、速度、物体クラス、方向、ナンバープレート情報などの情報が含まれます。この装置が特別なのは、メタデータを融合する、つまり同じ車両のスピードとナンバープレートを結び付けることです。

#### 注

AXIS Q1686-DLEは、ビデオ管理ソフトウェア (VMS) または他のプラットフォームで処理する必要がある、融合メタデータを生成します。VMSは、RTSPメタデータストリームを通じてメタデータを要求し、そのデータを使用してアクションやログ統計をトリガーできます。

融合メタデータは、装置のWebインターフェースでは使用できません。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

### 設置

このビデオでは、レーダービデオ融合カメラの設置例を示します。

すべての設置シナリオの詳細な手順と重要な安全情報については、[axis.com/products/axis-q1686-dle/support](https://axis.com/products/axis-q1686-dle/support)で設置ガイドを参照してください。



注:このビデオのカメラの光学ユニットは、AXIS Q1686-DLEのものと同じではありません。

### プレビューモード

プレビューモードは、設置担当者が設置中にカメラビューを微調整する際に最適です。プレビューモードでは、カメラビューにアクセスするのにログインする必要はありません。このモードは、装置の電源投入から一定時間、工場出荷時の設定状態でのみ使用できます。



このビデオでは、プレビューモードの使用方法について説明しています。

## 検討事項

### 製品の取り付け場所

最適なビデオとレーダーの範囲を得るには、製品を適切に取り付けてください。ナンバープレートキャプチャーに使用するレーダービデオ融合カメラを取り付ける場合は、以下の点を考慮してください。

#### センター取り付けまたはサイド取り付け

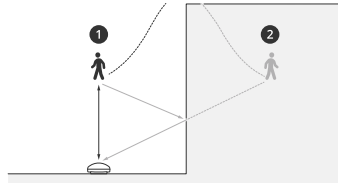
カメラは、道路の上のガントリーや道路脇の頑丈なポールに取り付けることができます。ナンバープレートをキャプチャーし、車両の速度を測定する能力は、装置の取り付け高さ、位置、カメラのズーム、近づいているまたは遠ざかっている車両の速度などの要因によって影響を受けます。考えられる取り付けシナリオの詳細については、を参照してください。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

### 環境

環境はビデオやレーダーの性能に影響を与えます。直射日光が当たると、画像が歪み、カメラがナンバープレートキャプチャーする能力に影響を与える場合があります。道路標識、樹木、大きな茂みなど、固体物や金属製の物体は、物体の背後に死角（レーダーシャドウ）を作ってレーダーに影響を与えることがあります。検知範囲にあるコンテナや路面電車などの金属物体は、レーダーの分類能力に影響を与える反射を引き起こす可能性があり、レーダーストリームにゴースト追跡や誤報が発生する可能性があります。



- 1 実際の検知
- 2 反射の検知 (ゴースト追跡)

### レーダーの共存

60 GHz周波数バンドで動作するレーダーまたはレーダービデオ融合カメラを8台以上近接して取り付けると、互いに干渉してレーダーの性能に影響を与える可能性があります。

### ナンバープレートキャプチャーソフトウェア

AXIS Q1686-DLEは、ナンバープレートキャプチャーソフトウェアを搭載していません。ただし、この装置はオープンプラットフォーム上に構築されているため、エッジ側やサーバー側でサードパーティ製ソリューションと一緒に使用することができます。

AXIS Q1686-DLEは、エッジアプリケーションである *AXIS License Plate Verifier* と一緒に使用することができます。この組み合わせは徹底的にテストされ、車両の速度や方向とナンバープレートを結び付けるメタデータを生成します。装置を *AXIS License Plate Verifier* と一緒に使用する場合の装置の取り付け方法の推奨事項については、を参照してください。

ナンバープレートキャプチャー用のサードパーティ製オプションについては、[axis.com/support/tools/technology-partner-finder](https://axis.com/support/tools/technology-partner-finder) を参照してください。ソフトウェアの使用に関する推奨事項については、該当するサプライヤーにお問い合わせください。

### レーダーのカバー範囲

AXIS Q1686-DLEのレーダーの水平検知領域は95°です。その検知範囲は、デバイスの設置の高さやチルト角度、走行車両の大きさや速度などの要因によって異なります。検知範囲はレーダープロファイルによっても異なります。

このレーダーには、**道路監視**と**エリア監視**の2つのプロファイルがあります。道路監視プロファイルは200 km/hまでの車両追跡に最適化されており、エリア監視プロファイルは時速55 km/hまでの人、車両、未知の物体の追跡に最適化されています。

デフォルトでは、AXIS Q1686-DLEのレーダープロファイルは **[Road monitoring (道路監視)]** に設定されています。道路監視に使用するレーダーの検知範囲の詳細については、を参照してください。

エリア監視にAXIS Q1686-DLEを使用する場合は、**[Area monitoring (エリア監視)]** プロファイルを選択してください。エリア監視に使用するレーダーの検知範囲の詳細については、を参照してください。

#### 注

レーダープロファイルを変更するには、**[Radar > Settings > Detection (レーダー > 設定 > 検知)]** に移動します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

### 道路検知範囲

レーダーのroad monitoring profile (道路監視プロファイル)は車両の検知に最適化されており、レーダービデオ融合カメラを速度測定とナンバープレートキャプチャーに使用する場合にお勧めします。道路監視プロファイルにより、レーダーは、最高時速200 km/hで移動する、近づいているまたは遠ざかっている車両を監視する際に、 $\pm 2$  km/hの速度精度を提供します。

レーダービデオ融合カメラの取り付け高さや車両の速度はレーダーの検知範囲に影響します。最適な設置高さに取り付けることで、以下の範囲で近づいているまたは遠ざかっている車両を検知します。

- 50 km/h (31 mph) で走行する車両の場合は**25~100 m (82~328 ft)**。
- 100 km/h (62 mph) で走行する車両の場合は**40~80 m (131~262 ft)**。
- 200 km/h (125 mph) で走行する車両の場合は**50~70 m (164~230 ft)**。

#### 注

高速で走行する車両の検知漏れのリスクを最小限に抑えるには、物体タイプ [Vehicle (車両)] と [Unknown (不明)] でトリガーされるシナリオをレーダーに設定します。レーダーシナリオを設定する方法の詳細については、を参照してください。

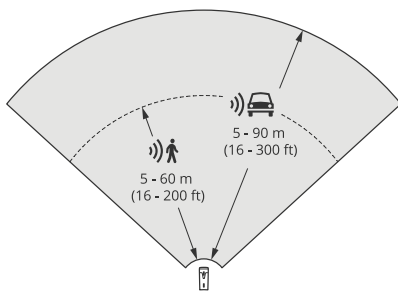
### エリア検知範囲

検知範囲は、物体を追跡してアラームをトリガーできる距離です。検知範囲は、近距離検知限界 (装置にどれだけ近づいて検知できるか) から遠距離検知限界 (装置からどれだけ離れて検知できるか) までの間で測定されます。

[area monitoring profile (エリア監視プロファイル)] は人の検知用に最適化されていますが、最大55 km/hで走行する車両やその他の物体を $\pm 2$  km/hの速度精度で追跡するためにも使用できます。

最適な高さに設置した場合、検知範囲は次のとおりです。

- 人の検知時は5~60 m
- 車両の検知時は5~90 m



#### 注

- レーダーのキャリブレーションを行うときに、webインターフェースで取り付け高さを入力します。
- 検知範囲はシーンや製品のチルト角度によって影響されます。
- 検知範囲は動く物体のタイプとサイズによって影響されます。

レーダーの検知範囲は以下の条件下で測定されました。

- 範囲は地面に沿って計測されています。
- 物体は、身長170 cm (5 ft 7 in) の人でした。
- この人はレーダーの前をまっすぐ歩いていました。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

- これらの値は、人が検知ゾーンに入ったときに計測されました。
- レーダー感度は **[Medium (中)]** に設定されていました。

取り付け位置の高さ	チルト15°	チルト20°	チルト25°	チルト30°	チルト35°	チルト40°	チルト45°
3.5 m (11 ft)	6.0~60+ m (19~196+ ft)	5.0~60+ m (16~196+ ft)	4.0~60+ m (13~196+ ft)	4.0~60 m (13~196 ft)	4.0~55 m (13~180 ft)	4.0~40 m (13~131 ft)	4.0~30 m (13~98 ft)
4.5 m (14 ft)	6.0~60+ m (19~196+ ft)	6.0~60+ m (19~196+ ft)	5.0~60+ m (16~196+ ft)	4.0~60+ m (13~96+ ft)	4.0~60 m (13~196 ft)	4.0~45 m (13~147 ft)	4.0~40 m (13~131 ft)
6 m (19 ft)	10~60+ m (32~196+ ft)	9.0~60+ m (29~196+ ft)	7.0~60+ m (22~196+ ft)	6.0~60+ m (19~196+ ft)	6.0~60 m (19~196 ft)	5.0~55 m (16~180 ft)	5.0~55 m (16~180 ft)
8 m (26 ft)	16~60 m (52~196 ft)	14~60 m (45~196 ft)	10~60 m (32~196 ft)	8.0~60+ m (26~196+ ft)	8.0~60+ m (26~196+ ft)	7.0~60 m (22~196 ft)	7.0~60 m (22~196 ft)
10 m (32 ft)	21~60 m (68~196 ft)	19~60 m (62~196 ft)	14~60 m (45~196 ft)	12~60+ m (39~196+ ft)	10~60+ m (32~196+ ft)	9.0~60 m (29~196 ft)	9.0~60 m (29~196 ft)
12 m (39 ft)	25~60 m (82~196 ft)	23~60 m (75~196 ft)	19~60 m (62~196 ft)	16~60+ m (52~196+ ft)	13~60+ m (42~196+ ft)	11~60 m (36~196 ft)	11~55 m (36~180 ft)

### 注

- レーダー感度を **[Low (低)]** に設定すると検知範囲は20%狭くなり、**[High (高)]** に設定すると検知範囲は20%広がります。
- 設置場所で融合ゾーンの外側に小動物が現れることが予想される場合、レーダー感度を **[Low (低)]** に設定することで、誤報を最小限に抑えることができます。ただし、これにより検知範囲は狭くなります。

## 設置例と使用例

### 設置例

#### センター取り付け

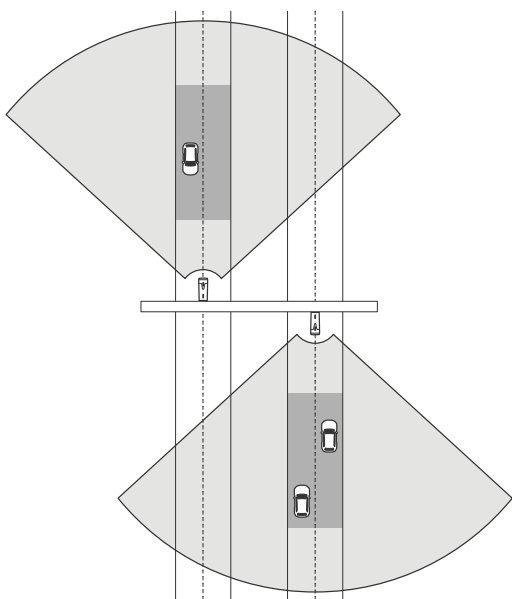
レーダービデオ融合カメラは、道路のガントリー上に取り付けることができます。これは、隣接する2つの車線で速度を測定し、ナンバープレートをキャプチャーする場合にお勧めします。

ナンバープレートを真正面から表示するためにカメラを車両の上方に設置し、ナンバープレートをキャプチャーしようとする車線が画像に含まれるようにズームしてください。

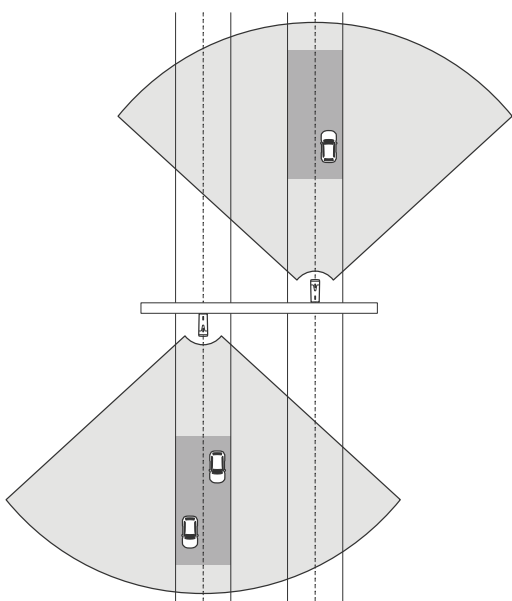
# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

---



レーダーに向かってくるのではなく、レーダービデオ融合カメラから遠ざかっている車両のナンバープレートと速度をキャプチャーする場合も、同じタイプの設置が可能です。



### サイド取り付け

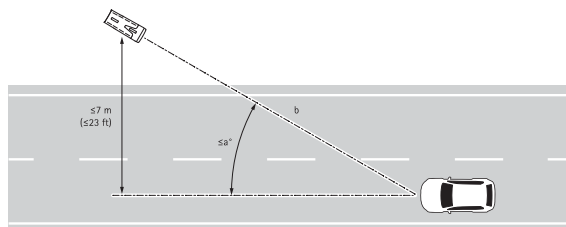
レーダービデオ融合カメラは、道路脇の頑丈なポールに取り付けることができます。ナンバープレートをキャプチャーする車線が画像に含まれるようにズームインしてください。

このタイプの設置で2車線のナンバープレートをキャプチャーする場合は、カメラと道路の最も遠い車線を中心との間の**横方向の距離**を、最大7 m (23 ft) にする必要があります。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置



パン角度 (a) とキャプチャー距離 (b) の詳細、およびAXIS License Plate Verifierを使用する際の装置の取り付け方法に関する推奨事項については、を参照してください。

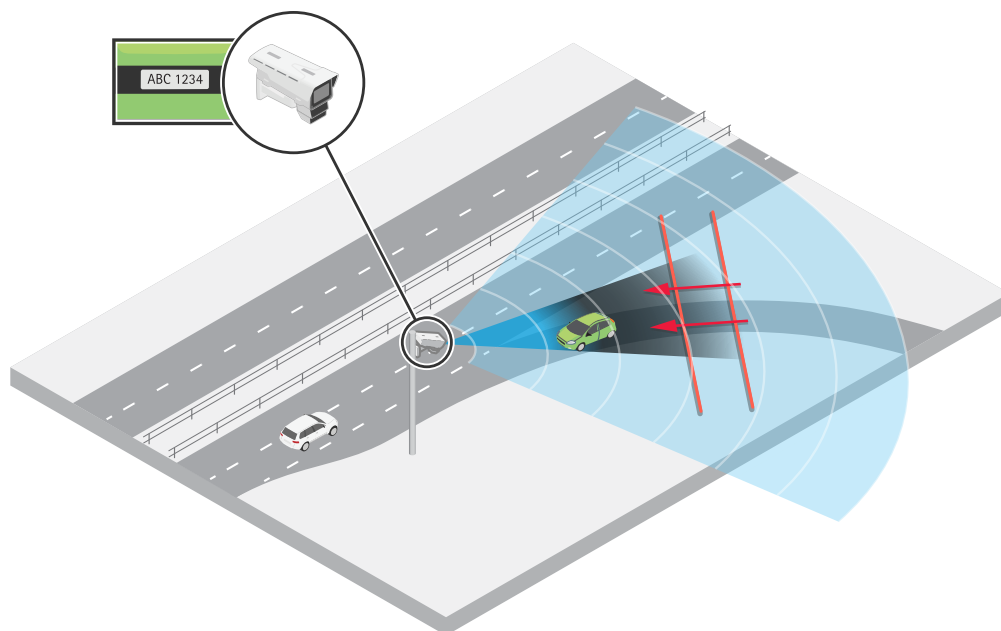
ナンバープレートキャプチャーの一般情報については、[axis.com/learning/white-papers](http://axis.com/learning/white-papers)のホワイトペーパー「ナンバープレートキャプチャー」を参照してください。

### 道路監視の使用例

#### 不正な方向を検知

高速道路のランプで逆走車両の速度とナンバープレートをキャプチャーするために、交通管制ではAXIS License Plate VerifierをインストールしたAXIS Q1686-DLEを使用しています。

に従って、ランプに面したポールにカメラを取り付けます。信頼性の高い検知を行うため、装置のWebインターフェースのレーダーページでライン横断シナリオを設定し、車両が2本の垂直ラインを横切ったときにのみアラームがトリガーされるように設定します。レーダーシナリオで、ランプ上に2本のラインを配置し、アラームをトリガーする走行方向と速度を指定しています。



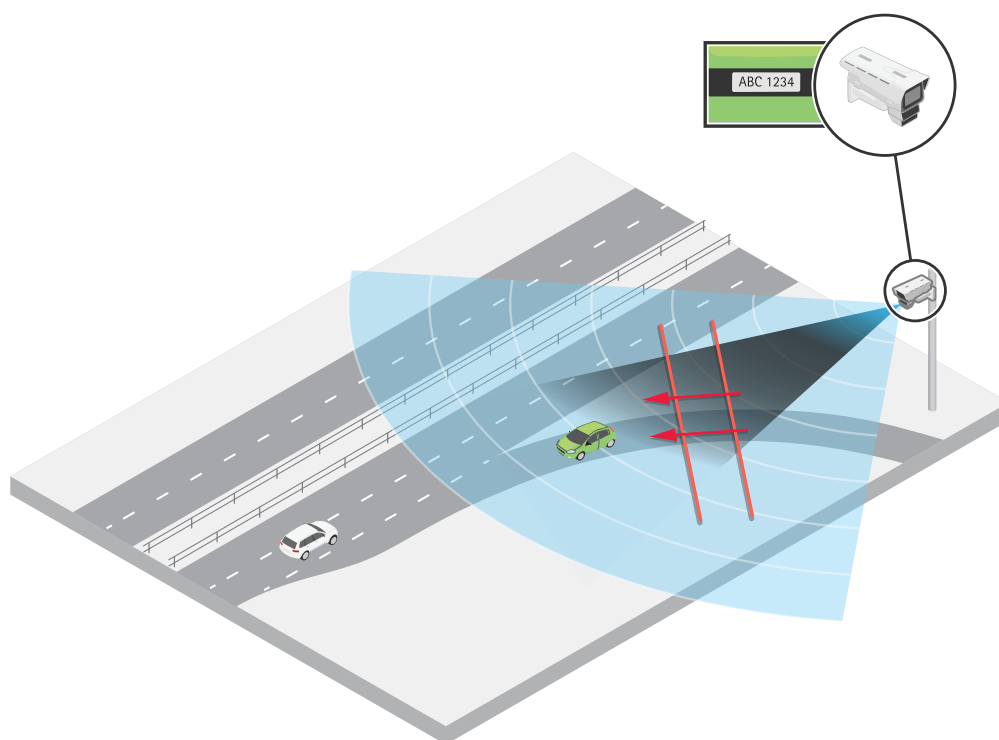
接近車両の逆走検知

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

この設定により、レーダーは逆走している車両とその速度を検知します。同時に、カメラは車両を視覚的に識別し、そのナンバープレートをキャプチャーすることができます。この設定では、たとえば、車両がラインを横断したときに録画をトリガーしたり、ドライバーに警告する外部ライトをトリガーしたりするイベントルールを作成できます。さらに、ナンバープレート情報をサーバー側で処理することができます。

リアナンバープレートをキャプチャーする場合も、同様の設定が可能です。レーダーは走行中の車両の速度を測定し、カメラはリアナンバープレートをキャプチャーします。



遠ざかっている車両の逆走検知

録画をトリガーするルールを作成する方法の例については、[こちら](#)を参照してください。

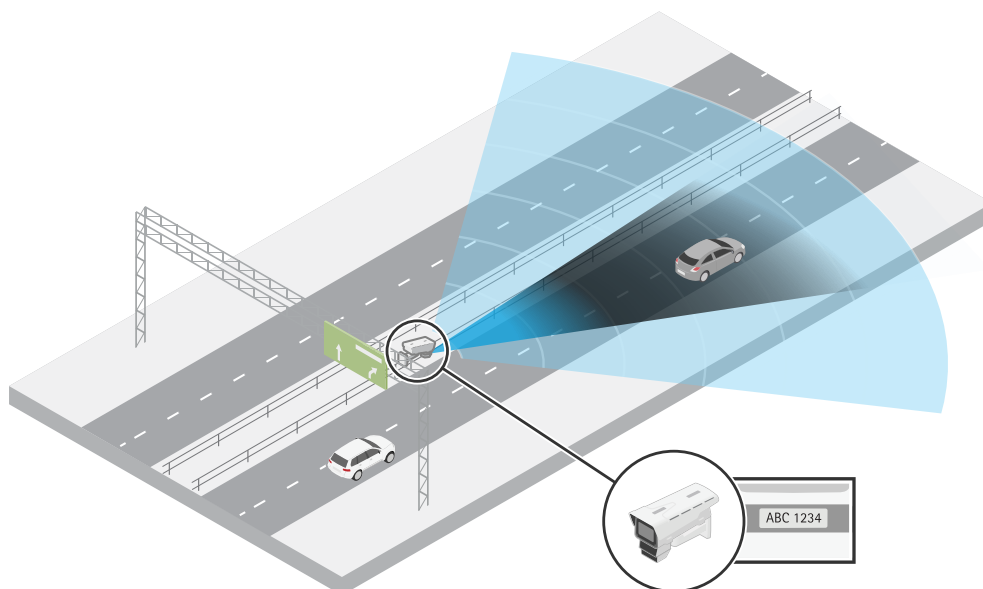
### スピード違反検知

高速道路でのスピード違反者を検知するために、交通管制ではAXIS License Plate Verifierを搭載したAXIS Q1686-DLEを使用しています。この設定により、ナンバープレートをキャプチャーし、時速200km (125 mp) 以下で走行する車両の速度を測定することができます。

カメラを門型架台上に設置してナンバープレートを撮影し、遠ざかっている車両の速度を測定しています。の推奨に従い、[こちら](#)の手順に沿ってカメラを設定しています。また、速度とナンバープレートのメタデータを処理するために、ビデオ管理システム (VMS) を使用しています。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置



遠ざかっている車両のスピード違反検知

### 取り付けの推奨事項

AXIS Q1686-DLEは、*AXIS License Plate Verifier*アプリケーションで徹底的にテストされています。以下の表に示す当社の推奨事項は、カメラ、レーダー、アプリケーションを組み合わせた場合の性能に基づいています。

高速で走行する車両のナンバープレートをキャプチャーする装置の最適な距離は、40 mです。表に示すように、ナンバープレートは40 mより近くても遠くてもキャプチャーできますが、速度は遅くなります。

#### センター取り付け

この表は、カメラと道路の間に横方向の距離がない、道路上のガントリーに設置された装置の推奨事項を示しています。

取り付け位置の高さ	チルト角度	キャプチャー距離	速度
6 m	13°	25 m	最大80 km/h
	9°	40 m	最大200 km/h
	7°	50 m (164 ft)	最大125 km/h
8 m	18°	25 m	最大80 km/h
	11°	40 m	最大160 km/h
	9°	50 m (164 ft)	最大104 km/h

#### サイド取り付け

この表は、道路脇のポールに取り付けた装置で、カメラから道路上の最も遠い車線の中心までの横方向の距離が最大7 mの場合の推奨事項を示しています。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

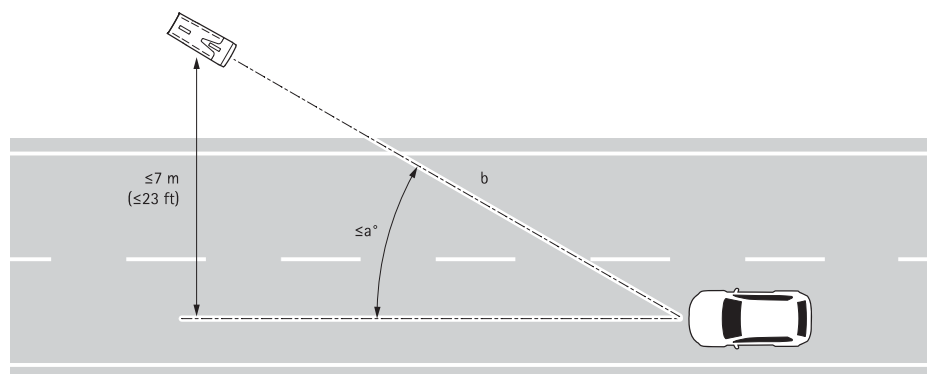
取り付け位置の高さ	チルト角度	パン角度	キャプチャー距離	速度
6 m	13°	16°	25 m	最大50 km/h
	9°	10°	40 m	最大140 km/h
	7°	8°	50 m (164 ft)	最大125 km/h
8 m	18°	16°	25 m	最大50 km/h
	11°	10°	40 m	最大140 km/h
	9°	8°	50 m (164 ft)	最大104 km/h

表のパラメーターの詳細については、を参照してください。

通過している車両の速度を測定し、ナンバープレートをキャプチャーできるように装置を設定する方法については、を参照してください。

## 定義

- **Lateral distance (横方向の距離):**カメラと監視する車線の中心の間の距離。複数の車線を監視する場合は、最も遠い車線の中心までの距離。
- **取り付け高さ:**地面から装置の光学部品までの距離。設置時に取り付け高さを測定して検証します。詳細については、を参照してください。
- **チルト角度:**装置の下向きのチルト角度。チルト角度を確認するにはWebインターフェースを使用します。詳細については、を参照してください。
- **パン角度:**装置を側面に取り付けて、ナンバープレートをキャプチャーすると予想される道路上の地点に向けたときの水平方向の角度。
- **キャプチャー距離:**装置からナンバープレートをキャプチャーすると予想される道路上の地点までの距離
- **速度:**装置がナンバープレートをキャプチャーすると同時に通過している車両の速度を測定できる最高速度。

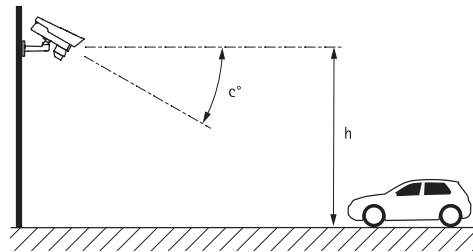


サイド取り付けのカメラの場合、道路上の最も遠い車線までの推奨最大横距離は7 m (23 ft) です (図を参照)。図には、パン角度 (a) とキャプチャー距離 (b) も示されています。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 設置

---



図は、装置の下向きチルト角度 (**c**) と、地面から装置までの取り付け高さ (**h**) を示しています。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 開始する

### 開始する

#### ネットワーク上のデバイスを検索する

Windows®で検索したAxisデバイスにIPアドレスの割り当てを行うには、AXIS IP UtilityまたはAXIS Device Managerを使用します。いずれのアプリケーションも無料で、[axis.com/support](http://axis.com/support)からダウンロードできます。

IPアドレスの検索や割り当てを行う方法の詳細については、*IPアドレスの割り当てとデバイスへのアクセス方法を参照してください。*

#### ブラウザサポート

以下のブラウザでデバイスを使用できます。

	Chrome™	Firefox®	Edge™	Safari®
Windows®	推奨	推奨	✓	
macOS®	推奨	推奨	✓	✓
Linux®	推奨	推奨	✓	
その他のオペレーティングシステム	✓	✓	✓	✓*

\* iOS 15またはiPadOS 15でAXIS OS Webインターフェースを使用するには、**[Settings (設定)] > [Safari] > [Advanced (詳細)] > [Experimental Features (実験的機能)]**に移動し、**[NSURLSession Websocket]**を無効にします。

#### 装置のwebインターフェースを開く

1. ブラウザーを開き、Axis装置のIPアドレスまたはホスト名を入力します。

本製品のIPアドレスが不明な場合は、AXIS IP UtilityまたはAXIS Device Managerを使用して、ネットワーク上で装置を見つけます。

2. ユーザー名とパスワードを入力します。装置に初めてアクセスする場合は、管理者アカウントを作成する必要があります。を参照してください。

装置のwebインターフェースにあるすべてのコントロールとオプションの説明については、を参照してください。

#### 管理者アカウントを作成する

装置に初めてログインするときには、管理者アカウントを作成する必要があります。

1. ユーザー名を入力してください。
2. パスワードを入力します。を参照してください。
3. パスワードを再入力します。
4. 使用許諾契約書に同意します。
5. **[Add account (アカウントを追加)]** をクリックします。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 開始する

### 重要

装置にはデフォルトのアカウントはありません。管理者アカウントのパスワードを紛失した場合は、装置をリセットする必要があります。を参照してください。

## 安全なパスワード

### 重要

Axisデバイスは、最初に設定されたパスワードをネットワーク上で平文で送信します。最初のログイン後にデバイスを保護するために、安全で暗号化されたHTTPS接続を設定してからパスワードを変更してください。

デバイスのパスワードは主にデータおよびサービスを保護します。Axisデバイスは、さまざまなタイプのインストールで使用できるようにするためパスワードポリシーを強制しません。

データを保護するために、次のことが強く推奨されています。

- 8文字以上のパスワードを使用する (できればパスワード生成プログラムで作成する)。
- パスワードを公開しない。
- 一定の期間ごとにパスワードを変更する (少なくとも年に1回)。

## 装置のソフトウェアが改ざんされていないことを確認する

装置に元のAXIS OSが搭載されていることを確認するか、またはセキュリティ攻撃が行われた後に装置を完全に制御するには、以下の手順に従います。

1. 工場出荷時の設定にリセットします。を参照してください。  
リセットを行うと、セキュアブートによって装置の状態が保証されます。
2. デバイスを設定し、インストールします。

## webインターフェースの概要

このビデオでは、装置のwebインターフェースの概要について説明します。



このビデオを見るには、このドキュメントのWebバージョンにアクセスしてください。

[help.axis.com/?&piald=95369&section=web-interface-overview](http://help.axis.com/?&piald=95369&section=web-interface-overview)

Axis装置のwebインターフェース

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

### デバイスを構成する

#### 速度測定とナンバープレートキャプチャー用に装置を最適化する

本レーダービデオ融合カメラは、カメラとレーダーモジュールが完全に整合するように工場ではキャリブレーションされています。

##### 注

レンズ、光学ユニット、レーダーモジュールを動かしたり、取り外したりすると、キャリブレーションと整合が元に戻ってしまうため、絶対に行わないでください。

車両検知と速度測定用に装置を設定し、ナンバープレートキャプチャー用に画像を最適化するには、以下の手順に従います。

- 1.
- 2.
- 3.
- 4.
- 5.
- 6.
- 7.

#### レーダーへの取り付け高さを設定する

レーダーのWebインターフェースで装置の取り付け高さを設定します。この設定によって、レーダーは通過する物体を検知し、その速度を正確に測定できます。

地面から装置までの高さをできるだけ正確に測定してください。表面に凹凸があるシーンでは、シーンの平均高さを表す値を設定します。

1. [Radar (レーダー)] > [Settings (設定)] > [General (全般)] に移動します。
2. [Mounting height (取り付け高さ)] で高さを設定します。

#### 狙いを定めて装置をチルトする

ナンバープレートをキャプチャーするエリアに向けて装置をチルトします。

##### 注

この手順では、装置に物理的にアクセスする必要があります。

1. 装置をAXIS License Plate Verifierと組み合わせて使用する場合は、の表で、装置の取り付け高さ、意図するキャプチャー距離、および車両の速度に基づくチルト角の推奨事項を確認してください。  
サードパーティ製のナンバープレートキャプチャーソリューションを使用している場合は、サブライヤーに推奨事項を問い合わせてください。
2. 壁面用マウントのネジを緩めます。
3. ナンバープレートをキャプチャーする道路にカメラを向けます。
4. 推奨事項に従って装置をチルトします。
5. 装置の位置を検証します。手順については、を参照してください。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する


### 取り付け高さとチルトを検証する

#### 注

この手順では、装置に物理的にアクセスする必要があります。

装置の位置を検証するには、カメラのライブビューに2種類の拡張オーバーレイを追加します。オーバーレイは、意図したキャプチャー距離でレーダーが車両を正しく検知しているかを確認するのに役立ちます。

最初のオーバーレイは、装置から道路までの距離を含む、格子状のレーダーの投影を示しています。2つ目のオーバーレイは、通過車両の周囲に投影された白いボックスを示す境界ボックスです。

1. [Video > Image (ビデオ > 画像)] に移動します。
2. ライブビューで  をクリックして、装置の画面上のコントロールにアクセスします。
3. [Predefined controls (既定のコントロール)] を展開します。
4. [Augmented overlay (radar) (拡張オーバーレイ (レーダー))] をオンにします。
5. [Toggle augmented bounding boxes (拡張境界ボックスを切り替え)] をクリックします。
6. [Toggle augmented overlay (拡張オーバーレイを切り替え)] をクリックします。
7. カメラのライブビューで、投影されたグリッド内で道路までの距離が正しいか確認します。次に、境界ボックスが通過する車両の周囲に投影されており、車両の上、下、または横に投影されていないことを確認します。
8. 必要に応じて、取り付け高さを再測定して設定を調整するか、チルト角度を調整して再度確認します。
9. 装置の位置を確認したら、壁面用マウントのネジを締めます。

#### 注

検証が完了したら、拡張オーバーレイをオフにします。

### レーダーにレーンを追加する

監視中の道路の車線に相当する車線をレーダーに追加します。レーダー内の車線は、車両とその走行速度を検知する際の追跡能力と性能を向上させます。

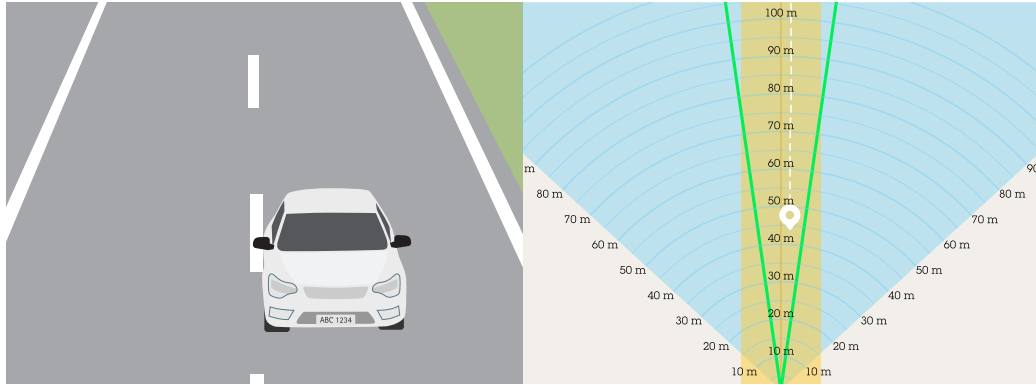
1. [Radar > Settings > Object Visualization (レーダー > 設定 > 対象の視覚化)] に移動します。
2. [Trail lifetime (痕跡の存続時間)] を1時間に設定します。  
これは道路上の通過車両の痕跡を示し、車線の配置を容易にします。
3. [Radar > Lanes (レーダー > 車線)] に移動します。
4. [+ Add lane (車線を追加)] をクリックします。
5. デフォルトでは、最初の車線の名前は「Lane 1 (車線1)」です。名前を編集するには展開してください。
6. レーダービューで車線をクリックし、マウスを使って移動し、形状を調整してレーダービューまたは参照マップの目的の部分を含めます。レーダー内の1つの車線は、監視している道路上の1つの車線に対応している必要があります。
7. 通過している車両の痕跡が、追加した車線内にとどまっているか確認します。
8. [Lanes enabled (車線有効)] をクリックすると、追加した車線が有効になります。

手順を繰り返して、さらに車線を追加します。最大2つの車線を追加することをお勧めします。

例:

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する



カメラビューを左側に示し、右側に黄色の2つの車線を追加したレーダービューを示しています。通過している車はレーダービューで白色の行路として表示され、その後には痕跡が続きます。

レーダーグリッドの測定単位を変更するには、[System > Regional settings (システム > 地域設定)] に移動します。

### 除外範囲の追加

除外範囲は、動く物体が無視されるエリアです。除外範囲を追加して、たとえば道路脇の揺れる葉が無視されるようにします。除外範囲を追加して、レーダーを反射する素材(金属フェンスなど)によるゴースト追跡が無視されるようにすることもできます。

除外範囲を追加する:

1. [Radar (レーダー)] > [Exclude zones (除外範囲)] に移動します。
2. [Add exclude zone (除外範囲の追加)] をクリックします。

レーダービューまたは参照マップの目的の部分が覆われるように、マウスを使用してゾーンを移動し、形状を設定します。

### ナンバープレートキャプチャー用にカメラを最適化する

1. 装置のWebインターフェースで、[Video > Installation > Traffic camera installation assistant (ビデオ > 設置 > 交通カメラ > 設置アシスタント)] に移動します。
2. [License plate capture (ナンバープレートキャプチャー)] 監視モードを選択します。
3. Next (次へ) をクリックします。
4. [Capture settings (キャプチャー設定)] で、以下の情報を追加します。
  - Camera height (カメラの高さ): カメラと地面の間の距離。
  - Road distance (道路までの距離): カメラと監視する車線中央の間の横方向距離。
  - Max car speed (最高車速): 監視対象の道路上で車両が到達すると予想される最高速度。

#### 注

[Automatic distance (自動距離)] をオンにして、車までの距離を自動的に計算します。

- Car distance (車両の距離): カメラと、近づいているまたは遠ざかっている車両の間の距離。
5. 交通カメラ設置アシスタントで、[Next (次へ)] をクリックします。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

6. このアシスタントは、ユーザーの設置に合わせたシーンプロファイルと最大シャッター値を提供します。これらの設定を保存するには、**[Apply settings (設定の適用)]** をクリックします。
7. ライブビューでは、監視するレーンやレーンがビューに覆われるようにズームインします。詳細については、を参照してください。
8. 設定を確認するには、いくつかの車両を録画し、録画に記載されたナンバープレートを確認します。詳細については、を参照してください。

### ナンバープレートキャプチャーソリューションを設定する

カメラが提供する画像を処理できるナンバープレートキャプチャーソリューションを設定します。詳細については、を参照してください。

#### AXIS License Plate Verifier

AXIS Q1686-DLEをAXIS License Plate Verifierと一緒に使用する場合、アプリケーションの設定方法については、*AXIS License Plate Verifier*ユーザーマニュアルを参照してください。

2つの車線でナンバープレートをキャプチャーする場合は、アプリケーションで車線ごとに対象範囲を1つずつ作成することをお勧めします。手順については、AXIS License Plate Verifierユーザーマニュアルの**対象範囲の調整**を参照してください。

AXIS License Plate Verifierでナンバープレートが正しくキャプチャーされていることを確認するには、AXIS Q1686-DLEのWebインターフェースでナンバープレートオーバーレイをオンにします。詳細については、を参照してください。

## 基本設定

### キャプチャーモードを設定する

1. **[Video (ビデオ)] > [Installation (インストール)] > [Capture mode (キャプチャーモード)]** に移動します。
2. **[Change (変更)]** をクリックします。
3. キャプチャーモードを選択し、**[Save and restart (保存して再起動する)]** をクリックします。  
も参照してください。

### 電源周波数を設定する



1. **[Video (ビデオ)] > [Installation (インストール)] > [Power line frequency (電源周波数)]** に移動します。
2. **[Change (変更)]** をクリックします。
3. 電源周波数を選択し、**[Save and restart (保存して再起動)]** をクリックします。

## 画像を調整する

このセクションでは、デバイスの設定について説明します。特定の機能の詳細については、を参照してください。

### カメラを水平にする

参照エリアまたは物体との関係で表示を調整するには、レベルグリッドとカメラの機械的な調整を組み合わせ使用します。

1. **[Video (ビデオ)] > [Image (画像)] >** に移動して、 をクリックします。
2.  をクリックすると、レベルグリッドが表示されます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---


3. 参照エリアまたは物体の位置がレベルグリッドと揃うまで、カメラを機械的に調整します。

### ズームとフォーカスを調整する

ズームの調整方法:

1. [Video > Installation (ビデオ > インストール)] に移動し、ズームスライダーを調整します。

フォーカスの調整方法:

1.  をクリックすると、オートフォーカスエリアが表示されます。
2. 画像内でフォーカスを合わせる部分が収まるように、オートフォーカスエリアを調整します。  
オートフォーカスエリアを選択しない場合、エリア全体にカメラのフォーカスが合わせられます。ナンバープレートをキャプチャーする交通シーンでは、道路の中心にあるラインに焦点を合わせることをお勧めします。
3. [Autofocus] (オートフォーカス) をクリックします。
4. フォーカスを微調整するには、フォーカススライダーを調整します。

### シーンプロファイルの選択

シーンプロファイルは、カラーレベル、輝度、シャープネス、コントラスト、ローカルコントラストを含む事前に定義されている画像設定のセットです。シーンプロファイルは、ある特定のシナリオ設定を迅速に行う目的で製品に事前設定されています。たとえば、監視の用途に最適化された **Forensic (フォレンジック)** などがこれに含まれます。使用可能な各設定については、を参照してください。

カメラの初期設定を行う際にシーンプロファイルを選択できます。シーンプロファイルは、後から選択や変更することもできます。

1. [Video > Image > Appearance (ビデオ > 画像 > 外観)] に移動します。
2. [Scene profile (シーンプロファイル)] に移動し、プロファイルを選択します。

### 低遅延モードで画像処理時間を短縮する

低遅延モードをオンにすることで、ライブストリームの画像処理時間を最適化できます。ライブストリームの遅延が最小限に短縮されます。低遅延モードを使用すると、通常より画質が低下します。

1. [System > Plain config (システム > プレイン設定)] に移動します。
2. ドロップダウンリストから [ImageSource (画像ソース)] を選択します。
3. [ImageSource/I0/Sensor > Low latency mode (画像ソース/I0/センサー > 低遅延モード)] に移動し、[On (オン)] を選択します。
4. [保存] をクリックします。

### 露出モードを選択する

監視カメラのシーンに合わせて画質を向上させるには、露出モードを使用します。露出モードでは、開口、シャッター、ゲインを制御できます。[Video (ビデオ) > Image (画像) > Exposure (露出)] に移動し、以下の露出モードから選択します。

- ほとんどの用途では、[Automatic (自動)] 露出を選択します。
- 蛍光灯など、特定の人工照明がある環境では、[Flicker-free (ちらつき防止)] を選択します。  
電源周波数と同じ周波数を選択します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

- ・ 蛍光灯照明がある夜間の屋外や太陽光が射す日中の屋外など、特定の人工照明や明るい光がある環境では、[Flicker-reduced (ちらつき低減)] を選択します。  
電源周波数と同じ周波数を選択します。
- ・ 現在の露出設定を固定するには、[Hold current (現在の状態で固定)] を選択します。


### ナイトモードを使用して低光量下で赤外線照明からメリットを得る

日中、カメラは可視光を利用してカラー画像を提供します。しかし、可視光線が薄くなると、色の画像は明るく鮮明になります。この場合、ナイトモードに切り替えた場合、カメラは可視光と近赤外線の両方の光を使用して、代わりに明るい画像と詳細な白黒画像を提供します。カメラが自動的にナイトモードに切り替わります。

1. [Video > Image > Day and night (設定 > 画像 > デイナイト)] に移動し、[IR cut filter (IRカットフィルター)] が [Auto (自動)] に設定されていることを確認します。
2. [Allow illumination (照明を許可)] と [Synchronize illumination (照明の同期)] を有効にすると、ナイトモードのときにカメラ内蔵の赤外線照明を使用できます。

### 赤外線照明を最適化する

シーン内の外部光源など、設置環境やカメラの周囲の状況に応じてLEDの強度を手動で調整すると、画質が向上する場合があります。LEDからの反射に問題がある場合は、強度を下げてください。

1. [Video (ビデオ)] > [Image (画像)] > [Day-night mode (デイトナイトモード)] に移動します。
2. [Allow illumination (照明を許可)] をオンにします。
3. ライブビューで  をクリックし、[Manual (手動)] を選択します。
4. 強度を調整します。

### 低照度環境でノイズを減らす

低照度の条件下でノイズを少なくするために、以下のうち1つ以上の設定ができます。

- ・ ノイズと動きによる画像のブレの間のトレードオフを調整します。[Settings > Image > Exposure (設定 > 画像 > 露出)] に移動し、[Blur-noise trade-off (ブレとノイズのトレードオフ)] スライダーを [Low noise (低ノイズ)] の方に動かします。
- ・ [露出モード] を [自動] に設定します。

#### 注

最大シャッター値が高いと、動きによる画像のブレが生じる場合があります。

- ・ シャッター速度を遅くするには、最大シャッターをできるだけ大きな値に設定します。

#### 注

最大ゲインを下げると、画像が暗くなる場合があります。

- ・ 最大ゲインをより低い値に設定します。
- ・ 開口部スライダーがある場合は、開口部の方向に動かします。
- ・ [Video (ビデオ)] > [Image (画像)] > [Appearance (外観)] で、画像のシャープネスを下げます。

### 低光量下で動きによる画像のブレを減らす

低光量の条件下で画像のブレを少なくするために、[Video (ビデオ)] > [Image (画像)] > [Exposure (露出)] で次の1つ以上の設定を調整することができます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

### 注

ゲインを大きくすると、画像のノイズが多くなります。

- [Max shutter (最大シャッター)] を短い時間に設定し、[Max gain (最大ゲイン)] をより高い値に設定します。


それでも動きによる画像のブレに問題がある場合は、

- シーン内の光源レベルを上げます。
- 物体が横向きではなく、カメラの方へ移動するか、カメラから離れるように移動するようにカメラを取り付けます。

### 最大限に詳細な画像を撮影する

#### 重要

最大限に詳細な画像を撮影すると、ビットレートが増加し、フレームレートが低下する場合があります。

- 解像度が最大のキャプチャーモードを選択したことを確認してください。
- [Video (ビデオ) > Stream (ストリーム) > General (一般)] に移動し、圧縮率を可能な限り低く設定します。
- ライブビュー画像で  をクリックし、[Video format (ビデオ形式)] で [MJPEG] を選択します。
- Video > Stream > Zipstream (ビデオ > ストリーム > Zipstream) に移動し、[Off (オフ)] を選択します。

### 逆光の強いシーンを処理する

ダイナミックレンジとは、画像内の明るさのレベルの差のことです。最も暗い部分と最も明るい部分の差がかなり大きい場合があります。その場合、暗い部分が明るい部分の画像だけが見えることがよくあります。ワイドダイナミックレンジ (WDR) を使用すると、画像の暗い部分と明るい部分の両方が見えるようになります。

1. [Settings > Image > Wide dynamic range (設定 > 画像 > ワイドダイナミックレンジ)] に移動します。
2. [Local contrast (ローカルコントラスト)] スライダーを使用して、WDRの量を調整します。
3. [Tone mapping (トーンマッピング)] スライダーを使用して、WDRの量を調整します。
4. それでも問題が発生する場合は、[Exposure (露出)] に移動して [Exposure zone (露出エリア)] を調整し、対象範囲をカバーします。

WDRとその使用方法の詳細については、[axis.com/web-articles/wdr](http://axis.com/web-articles/wdr)をご覧ください。

### 揺れる映像を動体ブレ補正によって安定させる

動体ブレ補正は、例えば風や通行車両による振動が発生するような、露出した場所に本製品が設置されている環境に適しています。

この機能を使用すると、画像がより滑らかになり、安定し、ブレにくくなります。また、圧縮された画像のファイルサイズが削減され、ビデオストリームのビットレートも低くなります。

### 注

動体ブレ補正を有効にすると、画像がわずかにトリミングされて、最大解像度が低下します。

1. [Video (ビデオ)] > [Installation (インストール)] > [Image correction (画像補正)] に移動します。
2. [Image stabilization (動体ブレ補正)] をオンにします。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

### プライバシーマスクで画像の一部を非表示にする

1つ以上のプライバシーマスクを作成して、画像の一部を隠すことができます。

1. [Video (ビデオ)] > [Privacy masks (プライバシーマスク)] に移動します。
2. **+** をクリックします。
3. 新しいマスクをクリックし、名前を入力します。
4. 必要に応じて、プライバシーマスクのサイズと位置を調整します。
5. すべてのプライバシーマスクの色を変更するには、[Privacy masks (プライバシーマスク)] をクリックし、色を選択します。

も参照してください。

### 画像オーバーレイを表示する

ビデオストリームのオーバーレイとして画像を追加することができます。

1. [Video (ビデオ)] > [Overlays (オーバーレイ)] に移動します。
2. [Image (画像)] を選択し、**+** をクリックします。
3. [Images (画像)] をクリックします。
4. 画像をドラッグアンドドロップします。
5. [Upload (アップロード)] をクリックします。
6. [Manage overlay (オーバーレイの管理)] をクリックします。
7. 画像と位置を選択します。ライブビューのオーバーレイ画像をドラッグして位置を変更することもできます。

### テキストオーバーレイを表示する

ビデオストリームにオーバーレイとしてテキストフィールドを追加することができます。これは、ビデオストリームに日付、時刻、会社名を表示する場合に便利です。

1. [Video (ビデオ)] > [Overlays (オーバーレイ)] に移動します。
2. [Text (テキスト)] を選択し、**+** をクリックします。
3. ビデオストリームに表示するテキストを入力します。
4. 位置を選択します。ライブビューのオーバーレイテキストフィールドをドラッグして位置を変更することもできます。

### 画像に街路名とコンパス方位を追加する

#### 注

すべてのビデオストリームと録画に、街路名とコンパス方位が表示されます。

1. [Apps (アプリ)] に移動します。
2. [Axis-orientationaid ] をを選択します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera


## デバイスを構成する

---

3. [Open] (開く) をクリックします。
4. ストリートの名前を追加するには、[Add text (テキストの追加)] をクリックし、そのストリートに合うようにテキストを変更します。
5. コンパスを追加するには、[Add compass (コンパスを追加する)] をクリックし、画像に合わせてコンパスを変更します。

### ナンバープレートのオーバーレイを表示する

ナンバープレートのオーバーレイは、オプションのアプリケーションである *AXIS License Plate Verifier* で使用できます。

1. [Video > Image (ビデオ > 画像)] に移動します。
2. ライブビューで  をクリックして、装置の画面上のコントロールにアクセスします。
3. [Predefined controls (既定のコントロール)] を展開します。
4. [License plate overlay (ナンバープレートオーバーレイ)] オンにします。
5. [Show overlay (オーバーレイを表示)] をクリックします。
6. オーバーレイを移動するには、[Move overlay (オーバーレイを移動)] をクリックします。


### ビデオを表示する、録画する

このセクションでは、デバイスの設定について説明します。ストリーミングとストレージの動作の詳細については、を参照してください。

### 帯域幅とストレージ容量を削減する

#### 重要

帯域幅を削減すると、画像の詳細が失われる場合があります。

1. [Video (ビデオ) > Stream (ストリーム)] に移動します。
2. ライブビューで  をクリックします。
3. [Video format (ビデオ形式)] に [H.264] を選択します。
4. [Video (ビデオ) > Stream (ストリーム) > General (一般)] に移動し、[Compression (圧縮率)] を上げます。
5. [Video > Stream > Zipstream (ビデオ > ストリーム > Zipstream)] に移動し、以下の1つまたは複数の手順を実行します。

#### 注

[Zipstream] 設定はH.264とH.265の両方で使用されます。

- 使用するZipstreamのStrength (強度) を選択します。
- [Optimize for storage (ストレージ用に最適化)] をオンにします。この機能は、ビデオ管理ソフトウェアがBフレームをサポートしている場合にのみ使用できます。
- [Dynamic FPS (ダイナミックFPS)] をオンにする。
- [Dynamic GOP (ダイナミックGOP)] をオンにし、GOP 長を高い [Upper limit (上限)] に設定する。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera


## デバイスを構成する

### 注

ほとんどのWebブラウザはH.265のデコードに対応していないため、装置はwebインターフェースでH.265をサポートしていません。その代わりに、H.265デコーディングに対応したビデオ管理システムやアプリケーションを使用できます。


### ネットワークストレージを設定する

ネットワーク上に録画を保存するには、以下のようにネットワークストレージを設定する必要があります。


1. [System > Storage (システム > ストレージ)] に移動します。
2. [Network storage (ネットワークストレージ)] で  [Add network storage (ネットワークストレージを追加)] をクリックします。
3. ホストサーバーのIPアドレスを入力します。
4. [Network Share (ネットワーク共有)] で、ホストサーバー上の共有場所の名前を入力します。
5. ユーザー名とパスワードを入力します。
6. SMBバージョンを選択するか、[Auto (自動)] のままにします。
7. 一時的な接続の問題が発生した場合や、共有がまだ設定されていない場合は、[Add share without testing (テストなしで共有を追加する)] を選択します。
8. [追加] をクリックします。

### ビデオを録画して見る

#### カメラから直接ビデオを録画する

1. [Video > Image (ビデオ > 画像)] に移動します。
2. 録画を開始するには、 をクリックします。

ストレージを設定していない場合は、 および  をクリックします。ネットワークストレージの設定手順については、[こちら](#)を参照してください。

3. 録画を停止するには、もう一度  をクリックします。

#### ビデオを見る

1. [Recordings (録画)] に移動します。
2. リスト内で録画の  をクリックします。

### ビデオが改ざんされていないことを確認する

署名付きビデオであれば、カメラで録画されたビデオが誰にも改ざんされていないことを確認することができます。

1. [Video > Stream > General (ビデオ > ストリーム > 全般)] に移動し、[Signed video (署名付きビデオ)] をオンにします。
2. AXIS Camera Station (5.46以降) または互換性のある別のビデオ管理ソフトウェアを使用してビデオを録画します。手順については、[AXIS Camera Station ユーザーマニュアル](#)を参照してください。
3. 録画したビデオをエクスポートします。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

4. AXIS File Playerを使用してビデオを再生します。AXIS File Playerをダウンロードします。



は、ビデオが改ざんされていないことを示しています。

### 注

ビデオの詳細な情報を得るには、ビデオを右クリックして、[Show digital signature (デジタル署名を表示)]を選択します。

## 追加のレーダー設定

### 参照マップを使用してキャリブレーションを行う

検知された物体が移動している場所を確認しやすくするために、参照マップをアップロードします。接地された平面図や、レーダーがカバーする範囲を示す航空写真を使用することができます。レーダー探知範囲が地図の位置、方向、縮尺に合うように地図をキャリブレーションし、レーダー探知範囲の特定の部分に興味があれば地図をズームする。

マップキャリブレーションを段階的に行う設定アシスタントを使用するか、各設定を個別に編集することができます。

設定アシスタントを使用する:

1. [Radar (レーダー)] > [Map calibration (マップのキャリブレーション)] に移動します。
2. [Setup assistant (設定アシスタント)] をクリックし、手順に従ってください。

アップロードしたマップと追加した設定を削除するには、[Reset calibration (キャリブレーションをリセット)] をクリックします。

各設定を個別に編集する:

各設定を調整すると、マップは徐々にキャリブレーションされます。

1. [Radar (レーダー)] > [Map calibration (マップのキャリブレーション)] > [Map (マップ)] に移動します。
2. アップロードしたい画像を選択するか、指定エリアにドラッグアンドドロップしてください。  
現在のパンとズームの設定でマップ画像を再利用するには、[Download map (マップをダウンロード)] をクリックします。
3. [Rotate map (マップを回転)] で、スライダーを使用してマップを回転させます。
4. [Scale and distance on a map (マップ上の縮尺と距離)] にアクセスし、マップ上のあらかじめ決めた2点をクリックします。
5. [Distance (距離)] の下に、マップに追加した2点間の実際の距離を追加します。
6. [Pan and zoom map (マップのパンとズーム)] にアクセスし、ボタンを使ってマップ画像をパンしたり、拡大・縮小したりします。

### 注

ズーム機能ではレーダーのカバー範囲は変わりません。ズーム後、カバー範囲の一部がビューから外れても、レーダーはカバー範囲全体内の動く物体を検知します。撮影シーン内の動きを除外する唯一の方法は、除外範囲を追加することです。詳細については、を参照してください。

7. [Radar position (レーダーの位置)] に移動し、ボタンを使ってマップ上のレーダーの位置を移動または回転させます。

アップロードしたマップと追加した設定を削除するには、[Reset calibration (キャリブレーションをリセット)] をクリックします。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する



このビデオを見るには、このドキュメントのWebバージョンにアクセスしてください。

[help.axis.com/?&pid=95369&section=calibrate-a-reference-map](http://help.axis.com/?&pid=95369&section=calibrate-a-reference-map)

このビデオでは、AXISレーダーまたはレーダービデオ融合カメラの参照マップをキャリブレーションする方法の例を確認できます。

### シナリオの追加

シナリオは、トリガー条件と検知設定の組み合わせであり、イベントシステムでルールを作成するために使用できます。シーンの部分別に異なるルールを作成する場合は、シナリオを追加します。

シナリオを追加する:

1. [Radar > Scenarios (レーダー > シナリオ)] に移動します。
2. [Add scenario (シナリオの追加)] をクリックします。
3. シナリオの名前を入力します。
4. 物体がエリアに侵入した場合にトリガーするか、1本または2本のラインを横切った場合にトリガーするかを選択します。

エリア内で動く物体でトリガーする:

1. [Movement in area (エリアへの侵入)] を選択します。
2. Next (次へ) をクリックします。
3. シナリオに含めるゾーンのタイプを選択します。  
レーダー画像または参照マップの目的の部分が覆われるように、マウスを使用してゾーンを移動し、形状を設定します。
4. Next (次へ) をクリックします。
5. 検知設定を追加します。
  - 5.1 [Ignore short-lived objects (一時的な物体を無視)] で、トリガーを発動するまでの秒数を追加します。
  - 5.2 [Trigger on object type (物体タイプでトリガー)] で、トリガーを発動する物体のタイプを選択します。
  - 5.3 [Speed limit (速度制限)] で、速度制限の範囲を追加します。
6. Next (次へ) をクリックします。
7. [Minimum trigger duration (最小トリガー継続時間)] でアラームの最小継続時間を設定します。
8. [保存] をクリックします。

ラインを横断する物体でトリガーする:

1. [Line crossing (ライン横断)] を選択します。
2. Next (次へ) をクリックします。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

3. シーン内にラインを配置します。  
マウスを使用して、ラインを移動したり形状を変更したりします。
4. 検知方向を変更するには、[Change direction (方向の変更)] をオンにします。
5. **Next (次へ)** をクリックします。
6. 検知設定を追加します。
  - 6.1 [Ignore short-lived objects (一時的な物体を無視)] で、トリガーを発動するまでの秒数を追加します。
  - 6.2 [Trigger on object type (物体タイプでトリガー)] で、トリガーを発動する物体のタイプを選択します。
  - 6.3 [Speed limit (速度制限)] で、速度制限の範囲を追加します。
7. **Next (次へ)** をクリックします。
8. [Minimum trigger duration (最小トリガー継続時間)] でアラームの最小継続時間を設定します。  
デフォルト値は2秒に設定されています。物体がラインを横切るたびにシナリオをトリガーする場合は、継続時間を0秒にします。
9. [保存] をクリックします。

2本のラインを横切る物体でトリガー:

1. [Line crossing (ライン横断)] を選択します。
2. **Next (次へ)** をクリックします。
3. 物体が2本のラインを横切ったときにアラームがトリガーされるようにするには、[Require crossing of two lines (2本のラインを横断することが必要)] をオンにします。
4. シーン内にラインを配置します。  
マウスを使用して、ラインを移動したり形状を変更したりします。
5. 検知方向を変更するには、[Change direction (方向の変更)] をオンにします。
6. **Next (次へ)** をクリックします。
7. 検知設定を追加します。
  - 7.1 [Max time between crossings (ライン横断間の最大時間)] で、最初のラインを横切ってから2番目のラインを横切るまでの最大時間を設定します。
  - 7.2 [Trigger on object type (物体タイプでトリガー)] で、トリガーを発動する物体のタイプを選択します。
  - 7.3 [Speed limit (速度制限)] で、速度制限の範囲を追加します。
8. **Next (次へ)** をクリックします。
9. [Minimum trigger duration (最小トリガー継続時間)] でアラームの最小継続時間を設定します。  
デフォルト値は2秒に設定されています。物体が2本のラインを横切るたびにシナリオをトリガーする場合は、継続時間を0秒にします。
10. [保存] をクリックします。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera


## デバイスを構成する

### レーダーのチルト角度をテキストオーバーレイに表示する

レーダーのライブビューに、レーダーのチルト角度を示すオーバーレイを追加できます。これは、設置時や装置のチルト角度を知る必要がある場合に役立ちます。

#### 注

装置が水平な場合、チルト角度のオーバーレイには「90」と表示されます。オーバーレイに「75」と表示されている場合、レーダーのチルト角度は地平線から15°下になります。

1. [Radar > Overlays (レーダー > オーバーレイ)] に移動します。
2. [Text (テキスト)] を選択し、 をクリックします。
3. 「#op」と入力します。  
[Modifier (修飾子)] をクリックし、リストから [#op] を選択することもできます。
4. 位置を選択します。ライブビューのオーバーレイフィールドをドラッグして位置を変更することもできます。

### イベントのルールを設定する

詳細については、ガイド「[イベントのルールの使用開始](#)」を参照してください。

#### アクションをトリガーする

1. [System > Events (システム > イベント)] に移動し、ルールを追加します。このルールでは、装置が特定のアクションを実行するタイミングを定義します。ルールは、スケジュールや繰り返しとして設定することも、手動でトリガーするように設定することもできます。
2. [Name (名前)] に入力します。
3. アクションをトリガーするために満たす必要がある [Condition (条件)] を選択します。ルールに複数の条件を指定した場合は、すべての条件が満たされたときにアクションがトリガーされます。
4. 条件が満たされたときにデバイスが実行する Action (アクション) を選択します。

#### 注

アクティブなルールを変更する場合は、ルールを再度オンにして変更内容を有効にする必要があります。

#### 注

ルールに使用されたストリームプロファイルの定義を変更する場合は、そのストリームプロファイルを使用するすべてのルールを再起動する必要があります。

### 動きが検知されないときに電力を節約する

この例では、シーン内で動きが検知されないときに省電力モードをオンにする方法について説明します。

#### 注

省電力モードをオンすると、赤外線照明の範囲が小さくなります。

AXIS Object Analyticsが実行されていることを確認します。

1. [Apps (アプリ) > AXIS Object Analytics] に移動します。
2. アプリケーションが実行されていない場合は、起動します。
3. ニーズに合わせてアプリケーションを設定していることを確認します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

ルールの作成:

1. [System > Events (システム > イベント)] に移動し、ルールを追加します。
2. ルールの名前を入力します。
3. [Application (アプリケーション)] の [Object Analytics] を選択します。
4. [Invert this condition (この条件を逆にする)] を選択します。
5. [Power saving mode (省電力モード)] のアクションのリストで、[Use power saving mode while the rule is active (ルールがアクティブである間、省電力モードを使用する)] を選択します。
6. [保存] をクリックします。

### カメラが物体を検知したときにビデオを録画する

この例では、カメラが物体を検知したときにSDカードへの録画を開始するようにカメラを設定する方法について説明します。録画には、検知開始前の5秒と検知終了後の1分の映像が含まれます。

開始する前に、以下をご確認ください。

- SDカードが装着されていることを確認します。

AXIS Object Analyticsが実行されていることを確認します。

1. [Apps (アプリ) > AXIS Object Analytics] に移動します。
2. アプリケーションが実行されていない場合は、起動します。
3. ニーズに合わせてアプリケーションを設定していることを確認します。

ルールの作成:

1. [System > Events (システム > イベント)] に移動し、ルールを追加します。
2. ルールの名前を入力します。
3. [Application (アプリケーション)] の [Object Analytics] を選択します。
4. アクションのリストで、[Recordings (録画)] の [Record video while the rule is active (ルールがアクティブである間、ビデオを録画する)] を選択します。
5. ストレージオプションのリストで、[SD\_DISK] を選択します。
6. カメラとストリームプロファイルを選択します。
7. プリバッファ時間を5秒に設定します。
8. ポストバッファ時間を [1 minute(1分)] に設定します。
9. [保存] をクリックします。

### 装置が物体を検知したときにビデオストリームにテキストオーバーレイを表示する

この例では、装置が物体を検知したときに「動体検知」というテキストを表示する方法を示します。



AXIS Object Analyticsが実行されていることを確認します。

1. [Apps (アプリ) > AXIS Object Analytics] に移動します。
2. アプリケーションが実行されていない場合は、起動します。
3. ニーズに合わせてアプリケーションを設定していることを確認します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

オーバーレイテキストの追加:

1. [Video (ビデオ)] > [Overlays (オーバーレイ)] に移動します。
2. [Overlays (オーバーレイ)] で [Text (テキスト)] を選択し、 をクリックします。
3. テキストフィールドに「#D」と入力します。
4. テキストのサイズと外観を選択します。
5. テキストオーバーレイを配置するには、 をクリックしてオプションを選択します。

ルールの作成:

1. [System > Events (システム > イベント)] に移動し、ルールを追加します。
2. ルールの名前を入力します。
3. [Application (アプリケーション)] の [Object Analytics] を選択します。
4. アクションのリストで [Overlay text (オーバーレイテキスト)] で、[Use overlay text (オーバーレイテキストを使用する)] を選択します。
5. ビデオチャンネルを選択します。
6. [Text (テキスト)] に「動体検知」と入力します。
7. 期間を設定します。
8. [保存] をクリックします。

### 注

オーバーレイテキストを更新すると、自動的にすべてのビデオストリームでテキストが動的に更新されます。

## 進行中のイベントを視覚的に示します

AXIS I/O Indication LEDをネットワークカメラに接続するオプションがあります。このLEDは、カメラ内で特定のイベントが発生したときにオンになるように設定できます。たとえば、映像の録画が進行中であることを人に知らせる場合。



### 必要なハードウェア

- AXIS I/O Indication LED
- Axisネットワークビデオカメラ

### 注

AXIS I/O Indication LEDを接続する手順については、本製品に付属のインストールガイドを参照してください。

次の例では、AXIS I/O Indication LEDをオンにして、カメラが録画中であることを示すルールを設定する方法を示します。

1. [System > Accessories > I/O ports (システム > アクセサリー > I/O ポート)] に移動します。
2. AXIS I/O Indication LEDの接続先ポートについては、 をクリックして方向を [Output (出力)] に設定し、 をクリックして通常の状態を [Circuit open (開回路)] に設定します。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

3. [System > Events (システム > イベント)] に移動します。
4. 新しいルールを作成します。
5. カメラをトリガーして録画を開始するために満たす必要がある [Condition (条件)] を選択します。たとえば、タイムスケジュールや動体検知などを行うことができます。
6. アクションのリストで、[Record video (ビデオを録画する)] を選択します。ストレージスペースを選択します。ストリームプロファイルを選択するか、新しく作成します。必要に応じて、[Prebuffer (プリバッファ)] と [Postbuffer (ポストバッファ)] も設定します。
7. ルールを保存します。
8. 2番目のルールを作成し、最初のルールと同じ [Condition (条件)] を選択します。
9. アクションのリストから、[Toggle I/O while the rule is active (ルールがアクティブである間、I/Oを切り替える)] を選択し、AXIS I/O Indication LEDに接続されているポートを選択します。状態を [Active (アクティブ)] に設定します。
10. ルールを保存します。

その他にも、AXIS I/O Indication LEDを使用できるシナリオを以下に示します。

- カメラの存在を示すために、カメラの起動時にオンになるようにLEDを構成します。条件として [System ready (システムの準備完了)] を選択します。
- 人物またはプログラムがカメラからのストリームにアクセスしていることを示すために、ライブストリームがアクティブなときにLEDがオンになるように構成します。条件として [Live stream accessed (ライブストリームのアクセス)] を選択します。

### カメラが衝撃を検知したときにビデオを録画する

衝撃検知機能を利用すると、カメラで振動または衝撃によるいたづらを検知することができます。環境または物体による振動は、0から100まで設定可能な衝撃感度範囲に応じてアクションをトリガーすることができます。このシナリオでは、誰かが営業時間外にカメラに向かって石を投げている、そのイベントの映像ビデオを入手したいとします。

衝撃検知をオンにする:

1. [System > Detectors > Shock detection (システム > 検知 > 衝撃検知)] に移動します。
2. 衝撃検知をオンにし、衝撃感度を設定します。

ルールの作成:

3. [System > Events > Rules (システム > イベント > ルール)] に移動し、ルールを追加します。
4. ルールの名前を入力します。
5. 条件のリストで、[Device status (デバイスのステータス)] の [Shock detected (衝撃検知)] を選択します。
6. [+] をクリックして、2つ目の条件を追加します。
7. 条件のリストで、[Scheduled and recurring (スケジュールおよび繰り返し)] の [Schedule (スケジュール)] を選択します。
8. スケジュールのリストで、[After hours (就労時間外)] を選択します。
9. アクションのリストで、[Recordings (録画)] の [Record video while the rule is active (ルールがアクティブである間、ビデオを録画する)] を選択します。
10. 録画を保存する場所を選択します。
11. [Camera (カメラ)] を選択します。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

12. プリバッファ時間を5秒に設定します。
13. ポストバッファ時間を50秒に設定します。
14. **Save (保存)** をクリックします。

### 誰かが筐体を開いた場合にアラームをトリガーする

この例では、誰かが装置のハウジングまたはケーシングを開けた場合にアラームをトリガーする方法を説明します。

**Add a recipient (送信先の追加):**

1. **[System (システム)] > [Events (イベント)] > [Recipients (送信先)]** に移動し、**[Add recipient (送信先の追加)]** をクリックします。
2. 送信先の名前を入力します。
3. **[Email (電子メール)]** を選択します。
4. 電子メールの送信先のメールアドレスを入力します。
5. カメラには独自のメールサーバーがないため、電子メールを送信するには別のメールサーバーにログインする必要があります。メールプロバイダーに従って、残りの情報を入力します。
6. テストメールを送信するには、**[Test (テスト)]** をクリックします。
7. **[保存]** をクリックします。

**ルールの作成:**

8. **[System > Events > Rules (システム > イベント > ルール)]** に移動し、ルールを追加します。
9. ルールの名前を入力します。
10. 条件のリストで、**[Casing open (ケーシング開放)]** を選択します。
11. アクションのリストで、**[Send notification to email (電子メールに通知を送信する)]** を選択します。
12. リストから送信先を選択します。
13. メールの件名とメッセージを入力します。
14. **[保存]** をクリックします。

### レンズにスプレーが吹き付けられた場合に自動的にメールを送信する

いたずら検知をアクティブにする:

1. **[System > Detectors > Camera tampering (システム > 検知 > カメラに対するいたずら)]** に移動します。
2. **[Trigger delay (トリガー遅延)]** の値を設定します。この値は、メールが送信される前に経過する必要がある時間を示します。
3. **Trigger on dark images (暗い画像でトリガー)** をオンにすると、レンズにスプレーが吹き付けられたり、覆われたり、フォーカスがぼやけた場合に検知します。

メール送信先を追加する:

4. **[System > Events > Recipients (システム > イベント > 送信先)]** に移動し、送信先を追加します。
5. 送信先の名前を入力します。
6. **[Email (電子メール)]** を選択します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

7. 電子メールの送信先のメールアドレスを入力します。
8. カメラには独自のメールサーバーがないため、電子メールを送信するには別のメールサーバーにログインする必要があります。メールプロバイダーに従って、残りの情報を入力します。
9. テストメールを送信するには、**[Test (テスト)]** をクリックします。
10. **[保存]** をクリックします。

ルールの作成:

11. **[System > Events > Rules (システム > イベント > ルール)]** に移動し、ルールを追加します。
12. ルールの名前を入力します。
13. 条件のリストで、**[Video (ビデオ)]** の **[Tampering (いたずら)]** を選択します。
14. **[Notifications (通知)]** のアクションのリストで、**[Send notification to email (電子メールに通知を送る)]** を選択し、リストから送信先を選択します。
15. メールの件名とメッセージを入力します。
16. **[保存]** をクリックします。

### MQTTを使用してレーダーデータを送信する

レーダービデオ融合カメラとAXIS Speed Monitorアプリケーションを使用して、検知された物体のレーダーデータを収集し、MQTTを介してデータを送信します。

この例では、AXIS Speed Monitorをインストールした装置でMQTTクライアントを設定する方法と、AXIS Speed Monitorで収集したレーダーデータをペイロードとしてMQTTブローカーにパブリッシュする条件を作成する方法について説明します。

開始する前に、以下をご確認ください。

- AXIS Speed Monitorをレーダービデオ融合カメラにインストールするか、レーダービデオ融合カメラのレーダーに接続するカメラにインストールします。  
詳細については、*AXIS Speed Monitorユーザーマニュアル*を参照してください。
- MQTTブローカーを設定し、ブローカーのIPアドレス、ユーザー名、パスワードを取得します。  
MQTTおよびMQTTブローカーの詳細については、*AXIS OS knowledge base (AXIS OS知識ベース)*を参照してください。

AXIS Speed Monitorをインストールした装置のwebインターフェースで、以下のようにMQTTクライアントを設定します。

1. **[System (システム)] > [MQTT] > [MQTT client (MQTTクライアント)] > [Broker (ブローカー)]** に移動し、次の情報を入力します。
  - **[ホスト]:**ブローカーのIPアドレス
  - **Client ID (クライアントID):** 装置のID
  - **Protocol (プロトコル):**ブローカーが設定したプロトコル
  - **ポート:**ブローカーが使用するポート番号
  - ブローカーの **Username (ユーザー名)** と **Password (パスワード)**
2. **[Save (保存)]** をクリックし、**[Connect (接続)]** をクリックします。

以下のように、レーダーデータをペイロードとしてMQTTブローカーにパブリッシュする条件を作成します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

3. [System > MQTT > MQTT publication (システム > MQTT > MQTTパブリッシュ)] に移動し、[+ Add condition (+ 条件の追加)] をクリックします。
4. [Application (アプリケーション)] の条件のリストで、[Speed Monitor: Track exited zone (Speed Monitor: 出たゾーンを追跡)] を選択します。

これで、装置はシナリオから出る動く物体ごとにレーダー航跡に関する情報を送信できます。すべての物体には、`rmd_zone_name`、`tracking_id`、`trigger_count` などの独自のレーダー航跡パラメーターがあります。パラメーターの全リストは、*AXIS Speed Monitor* ユーザーマニュアルに記載されています。

### 車両が逆走している場合は、録画をトリガーします。

この例では、レーダーが車両の逆走を検知した場合に録画をトリガーし、SDカードにビデオを録画する方法を説明します。

開始する前に、以下をご確認ください。

- SDカードが装着されていることを確認します。

#### レーダーにシナリオを追加する:

1. [Radar > Scenarios (レーダー > シナリオ)] に移動します。
2. [+ Add scenario (シナリオを追加)] をクリックします。
3. シナリオの名前を入力します。
4. [Line crossing (ライン横断)] を選択します。
5. Next (次へ) をクリックします。
6. 物体が2本のラインを横切ったときにアラームがトリガーされるようにするには、[Require crossing of two lines (2本のラインを横断することが必要)] をオンにします。
7. シーン内にラインを配置します。  
マウスを使用して、ラインを移動したり形状を変更したりします。
8. 検知方向を変更するには、[Change direction (方向の変更)] をオンにします。
9. Next (次へ) をクリックします。
10. 検知設定を追加します。
  - 10.1 [Max time between crossings (ライン横断間の最大時間)] で、最初のラインを横切ってから2番目のラインを横切るまでの最大時間を設定します。
  - 10.2 [Trigger on object type (トリガーをオンにする物体のタイプ)] で、車両でトリガーすることを選択します。
  - 10.3 [Speed limit (速度制限)] で、速度制限の範囲を追加します。
11. Next (次へ) をクリックします。
12. [Minimum trigger duration (最小トリガー継続時間)] でアラームの最小継続時間を設定します。  
デフォルト値は2秒に設定されています。物体が2本のラインを横切るたびにシナリオをトリガーする場合は、継続時間を0秒にします。
13. [保存] をクリックします。

#### 録画をトリガーするルールの作成:

1. [System > Events (システム > イベント)] に移動し、ルールを追加します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## デバイスを構成する

---

2. ルールの名前を入力します。
3. 条件のリストの **[Radar motion (レーダーの動き)]** で、作成したシナリオを選択します。
4. アクションのリストで、**[Recordings (録画)]** の **[Record video while the rule is active (ルールがアクティブである間、ビデオを録画する)]** を選択します。
5. ストレージオプションのリストで、**[SD\_DISK]** を選択します。
6. **[Camera 1 (カメラ1)]** を選択します。
7. プリバッファ時間を5秒に設定します。
8. ポストバッファを30秒に設定します。
9. **[保存]** をクリックします。

## 音声

### 録画に音声を追加する

音声をオンにする:

1. **[Video > Stream > Audio (ビデオ > ストリーム > 音声)]** に移動し、音声を対象に含めます。
2. 装置に複数の入力ソースがある場合は、ソースで適切な **ソース** を選択します。
3. **[Audio > Device settings (音声 > デバイスの設定)]** に移動し、適切な入力ソースをオンにします。
4. 入力ソースを変更する場合は、**[Apply changes (変更を適用する)]** をクリックします。

録画に使用するストリームプロファイルを編集します:

5. **[System (システム) > Stream profiles (ストリームプロファイル)]** に移動し、ストリームプロファイルを選択します。
6. **Include audio (音声を含める)** を選択してオンにします。
7. **[保存]** をクリックします。

### ネットワークスピーカーに接続する

ネットワークスピーカーペアリングを使用すると、対応するAxisネットワークスピーカーを、カメラに直接接続されているかのように使用できます。ペアリングされると、スピーカーは音声出力装置として機能し、カメラを通して音声クリップを再生したり、音声を送信したりできます。

#### 重要

この機能をビデオ管理ソフトウェア (VMS) と共に使用するには、まずカメラをネットワークスピーカーとペアリングしてから、カメラをVMSに追加する必要があります。

### カメラをネットワークスピーカーとペアリングする

1. **[System > Edge-to-edge > Pairing (システム > エッジツーエッジ > ペアリング)]** に移動します。
2. ネットワークスピーカーのIPアドレス、ユーザー名とパスワードを入力します。
3. **[Speaker pairing (スピーカーのペアリング)]** を選択します。
4. **[接続]** をクリックします。確認メッセージが表示されます。


# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera







## webインターフェース



### webインターフェース



装置のwebインターフェースにアクセスするには、Webブラウザで装置のIPアドレスを入力します。


注

このセクションで説明する機能と設定のサポートは、装置によって異なります。このアイコン  は、機能または設定が一部の装置でのみ使用できることを示しています。

 メインメニューの表示/非表示を切り取ります。  リリースノートにアクセスします。  製品のヘルプにアクセスします。  言語を変更します。  ライトテーマまたはダークテーマを設定します。 

  ユーザーメニューは以下を含みます。

- ・ ログインしているユーザーに関する情報。
- ・  **アカウントの変更**:現在のアカウントからログアウトし、新しいアカウントにログインします。
- ・  **ログアウト**:現在のアカウントからログアウトします。

 コンテキストメニューは以下を含みます。

- ・ **Analytics data (分析データ)**:個人以外のブラウザデータの共有に同意します。
- ・ **フィードバック**:フィードバックを共有して、ユーザーエクスペリエンスの向上に役立っています。
- ・ **法的情報**:Cookieおよびライセンスについての情報を表示します。
- ・ **詳細情報**:AXIS OSのバージョンやシリアル番号などの装置情報を表示します。
- ・ **Legacy device interface (従来の装置インターフェース)**:装置のwebインターフェースを従来のバージョンに変更します。

## ステータス

### デバイス情報

AXIS OSのバージョンとシリアル番号を含む装置情報を表示します。

**Upgrade AXIS OS (AXIS OSのアップグレード)**:装置のソフトウェアをアップグレードします。アップグレードができる [Maintenance (メンテナンス)] ページに移動します。

### 時刻同期ステータス

装置がNTPサーバーと同期しているかどうかや、次の同期までの残り時間など、NTP同期情報を表示します。

**NTP settings (NTP設定)**:NTP設定を表示および更新します。NTPの設定を変更できる [Date and time (日付と時刻)] のページに移動します。

### セキュリティ

アクティブな装置へのアクセスのタイプ、使用されている暗号化プロトコル、未署名のアプリが許可されているかが表示されます。設定に関する推奨事項はAXIS OS強化ガイドに基づいています。

**強化ガイド**:Axis装置でのサイバーセキュリティとベストプラクティスをさらに学習できる *AXIS OS強化ガイド*へのリンクです。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース


### 接続されたクライアント

接続数と接続されているクライアントの数を表示します。










**View details (詳細を表示):** 接続されているクライアントのリストを表示および更新します。リストには、各接続のIPアドレス、プロトコル、ポート、状態、PID/プロセスが表示されます。


### 進行中の録画






進行中の録画と指定されたストレージ容量を表示します。









**録画:** 進行中でフィルター処理された録画とそのソースを表示します。詳細については、を参照してください。  
 録画を保存するストレージの空き容量を表示します。



## ビデオ

 クリックすると、ライブビデオストリームが再生されます。  クリックすると、ライブビデオストリームが静止します。  クリックすると、ライブビデオストリームのスナップショットを撮影できます。ファイルはご使用のコンピューターの [ダウンロード] フォルダに保存されます。画像ファイルの名前は、[snapshot\_YYYY\_MM\_DD\_HH\_MM\_SS.jpg] となります。スナップショットの実際のサイズは、スナップショットを受け取るWebブラウザエンジンから適用される圧縮レベルによって異なります。したがって、スナップショットのサイズは、装置で設定されている実際の圧縮設定とは異なる場合があります。  クリックすると、I/O出力ポートが表示されます。スイッチを使ってポートの回路を開閉し、外部装置のテストなどを行います。   クリックして手動で赤外線照明をオン/オフします。   クリックして手動で白色光を点灯または消灯します。  クリックして画面上のコントロールにアクセスします。

- **Predefined controls (既定のコントロール):** オンにすると、使用可能な画面上のコントロールが有効になります。
- **Custom controls (カスタムコントロール):**  **[Add custom control (カスタムコントロールの追加)]** をクリックして、画面上のコントロールを追加します。

  ウォッシャーを開始します。シーケンスが始まると、カメラは設定された位置に移動し、洗浄スプレーが噴射されます。洗浄シーケンスがすべて終了すると、カメラは元の位置に戻ります。このアイコンは、ウォッシャーが接続され設定されている場合にのみ表示されます。   ワイパーを開始します。 


 ライブビューのプリセットポジションに移動するには、プリセットポジションをクリックして選択します。または、**[Setup (設定)]** をクリックしてプリセットポジションページに移動します。     フォーカスリコールエリアを追加または削除します。フォーカスリコールエリアを追加すると、カメラは指定したパン/チルト範囲でフォーカス設定を保存します。フォーカスリコールエリアを設定して、カメラがライブビューでそのエリアに入ると、カメラは以前に保存したフォーカスをリコールします。エリアの半分だけでも、カメラはフォーカスをリコールします。   クリックしてガードツアーを選択し、**[Start (スタート)]** をクリックしてガードツアーを再生します。または、**[Setup (設定)]** をクリックしてガードツアーページに移動します。 

 クリックして、選択した時間の間、手動でヒーターをオンにします。  クリックすると、ライブビデオストリームの連続録画が開始します。録画を停止するには、もう一度クリックします。録画が進行中の場合、










# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース


再起動後に自動的に再開されます。  クリックすると、装置に設定されているストレージが表示されます。


ストレージを設定するには管理者権限が必要です。  クリックすると、その他の設定にアクセスできます。

- **ビデオ形式:** ライブビューで使用するエンコード方式を選択します。
-  **自動再生:** オンにすると、この装置を新しいセッションで開くたびにミュートでビデオストリームを自動再生します。
- **クライアントストリームの情報:** オンにすると、ライブビデオストリームを表示するブラウザで使用するビデオストリームの動的な情報が表示されます。ビットレートの情報は、情報源が異なるため、テキストオーバーレイで表示される情報とは異なります。クライアントのストリーム情報に含まれるビットレートは、最後の1秒間のビットレートであり、装置のエンコーディングドライバーから取得される数値です。オーバーレイのビットレートは、過去5秒間の平均ビットレートであり、ブラウザから提供されます。どちらの値も、rawビデオストリームのみを対象としており、UDP/TCP/HTTPを介してネットワーク上で転送される際に発生する追加の帯域幅は含まれていません。
- **Adaptive stream (適応ストリーム):** オンにすると、表示クライアントの実際のディスプレイ解像度に画像解像度が適応し、ユーザーエクスペリエンスが向上し、クライアントのハードウェアの過負荷を防ぐことができます。適応ストリームが適用されるのは、ブラウザを使用してwebインターフェースにライブビデオストリームを表示しているときだけです。適応ストリームをオンにすると、最大フレームレートは30フレーム/秒になります。適応ストリームをオンにしている間にスナップショットを撮影すると、そのスナップショットには、適応ストリームで選択した画像解像度が使用されます。
- **Level grid (レベルグリッド):**  をクリックすると、レベルグリッドが表示されます。このグリッドは、画像が水平方向に配置されているかどうかを判断するのに役立ちます。非表示にするには、  をクリックします。
- **Pixel counter (ピクセルカウンター):**  をクリックすると、ピクセルカウンターが表示されます。ボックスをドラッグしてサイズを変更し、特定エリアを含めます。[Width (幅)] と [Height (高さ)] フィールドでボックスのピクセルサイズを定義することもできます。
- **Refresh (更新):**  をクリックすると、ライブビューの静止画像を更新できます。
- **PTZコントロール**  : オンにすると、PTZコントロールがライブビューに表示されます。

**1:1** クリックすると、ライブビューがフル解像度で表示されます。フル解像度が画面サイズより大きい場合は、小さい画像を使って画像内を移動してください。  クリックすると、ライブビデオストリームが全画面表示されます。Escキーを押すと、全画面モードが終了します。

## 設置


**キャプチャーモード**  : キャプチャーモードは、カメラが画像をキャプチャーする方法を定義するプリセット設定です。キャプチャーモードを変更すると、ビューエリアやプライバシーマスクなど、他の多く

の設定に影響を与える場合があります。 **取り付け位置**  : カメラのマウント方法によって、画像の向きが変わる場合があります。 **Power line frequency (電源周波数):** 画像のちらつきを最小限に抑えるために、お使いの地域で使用されている周波数を選択してください。アメリカ地域では、通常60 Hzが使用されています。世界の他の部分では、ほとんどの場合50 Hzで使用されています。お客様の地域の電源周波数がわからない場合は、地方自治体に確認してください。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**ズーム:**スライダーを使用してズームレベルを調整します。**フォーカス:**スライダーを使用してフォーカスを手動で設定します。**AF:**クリックすると、選択したエリアにカメラのフォーカスを合います。オートフォーカスエリアを選択しない場合、エリア全体にカメラのフォーカスが合わせられます。**Autofocus area (オートフォーカス**

**エリア):**  をクリックすると、オートフォーカスエリアが表示されます。このエリアには、対象範囲を含める必要があります。**Reset focus (フォーカスのリセット):**クリックすると、フォーカスが元の位置に戻ります。


**注**


寒冷な環境では、ズームとフォーカスが使用可能になるまで数分かかることがあります。


### 映像補正


#### 重要

複数の画像補正機能を同時に使用することはお勧めできません。使用した場合、パフォーマンスが低下する可能性があります。


**たる型歪曲の補正 (BDC)**  :樽型の歪みが気になる場合はオンにすると、画像がよりまっすぐに補正されます。バレル歪曲(たる型歪曲)とは、映像が外側に向かって曲がったように見えるレンズ効果のことです。この


状態は、映像がズームアウトされたときにより明らかに見られます。**クロップ**  :スライダーを使用して補正レベルを調整します。レベルを低くすると、映像の幅は保持されますが、映像の高さと解像度に影響が出ます。レベルを高くすると、映像の高さと解像度は保持されますが、映像の幅に影響が出ます。**歪みの除去**


 :スライダーを使用して補正レベルを調整します。[収縮]にすると、映像の幅は保持されますが、映像の高さと解像度に影響が出ます。[膨張]にすると、映像の高さと解像度は保持されますが、映像の幅に影響が出

ます。**動体ブレ補正**  :オンにすると、ブレが少なく、よりスムーズで安定した映像が表示されます。ブレ補正は、装置が露出した場所で、たとえば、風や車の通過などによる振動を受ける環境で使用することをお勧め

します。**焦点距離**  :スライダーを使用して焦点距離を調整します。値を大きくすると倍率が高くなり、画

角が狭くなります。値を小さくすると倍率が低くなり、画角が広がります。**スタビライザーマージン:**  :スライダーを使用して、ブレを補正する振動のレベルを決める、スタビライザーマージンのサイズを調整します。振動の多い環境に本製品を設置する場合は、スライダーを **[Max (最大)]** 方向に移動します。その結果、より小さなシーンがキャプチャーされます。環境の振動が少ない場合は、スライダーを **[最小 (Min)]** 方向に移動しま

す。**画像の歪み補正**  :オンにし、スライダーを使用して、画像をデジタルに回転およびトリミングして、水平方向にまっすぐにすることができます。この機能は、カメラを完全に水平に取り付けることができない場

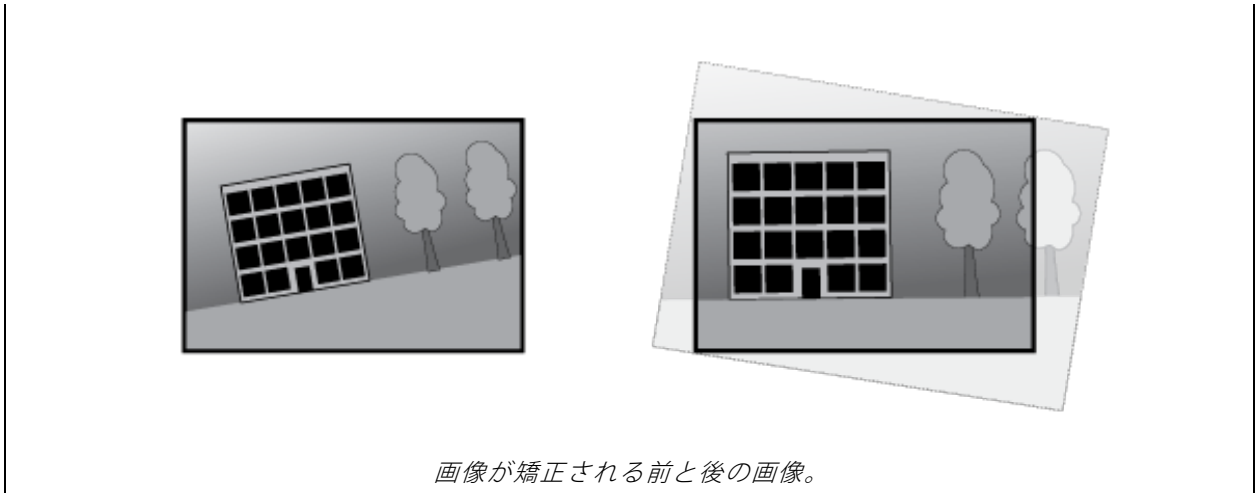
合に便利です。ただし、設置時に画像を真っ直ぐになるように調整するのが理想的です。  :クリックする

と、画像上にガイドとなるグリッドが表示されます。  :クリックすると、グリッドが非表示になります。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース



### Traffic camera installation assistance (交通カメラの設置に関するサポート)

#### Surveillance mode (監視モード)

- **License plate capture (ナンバープレートキャプチャー):**ナンバープレートキャプチャー用にカメラを設定している場合に選択します。
- **トラフィックオーバービュー:**カメラを道路監視用に設定している場合に選択します。

#### Capture settings (キャプチャー設定)

- **Camera height (カメラの高さ):**カメラと地面の距離を入力します。
- **Road distance (道路までの距離):**カメラと監視する車線の中央との間の距離を入力します。
- **Max car speed (最高車速):**監視対象の道路上で車両が到達すると予想される最高速度を入力します。
- **Automatic distance (自動距離):**オンにすると、カメラと道路上の車両との距離が自動的に取得されます。
- **Car distance (車までの距離):**カメラと道路の車両の間の距離を入力します。

#### インストールの概要

オーバービューはカメラの現在の位置を示し、その位置が推奨事項に従っているかどうかを示します。赤色の値は推奨値から外れています。

- **Vertical angle (垂直角度):**推奨されている垂直角度(チルト角度)は $0^{\circ}$  ~  $29^{\circ}$  です。
- **Horizontal angle (水平角度):**推奨されている水平角度(パン角度)は $0^{\circ}$  ~  $29^{\circ}$  です。
- **Roll angle (ロール角度):**推奨されているロール角度は $0^{\circ}$  ~  $24^{\circ}$  です。
- **Car distance (車までの距離):**移動している車両とカメラ間の計算距離です。

#### 画像設定

設定に基づいて推奨される [Max shutter (最大シャッター)] および [Scene profile (シーンプロファイル)] 設定のオーバービューです。

- **Apply settings (設定の適用):**クリックして、設定を有効にします。装置が再度読み込み、シーンプロファイルが更新されます。

## 画像

### 表示

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**シーンプロファイル** ⓘ: 監視シナリオに適したシーンプロファイルを選択します。シーンプロファイルは、カラーレベル、輝度、シャープネス、コントラスト、ローカルコントラストなどの画像設定を、特定の環境や目的に合わせて最適化します。

- ・ **フォレンジック** ⓘ: 監視目的での使用に適したシーンプロファイルです。
- ・ **屋内向け** ⓘ: 屋内環境での使用に適したシーンプロファイルです。
- ・ **屋外対応** ⓘ: 屋外環境での使用に適したシーンプロファイルです。
- ・ **ビビッド** ⓘ: デモ目的での使用に最適なシーンプロファイルです。
- ・ **トラフィックオーバービュー** ⓘ: 車両の交通監視に適したシーンプロファイルです。

**彩度**: スライダーを使用して色の強さを調整します。たとえば、グレースケール画像にすることができます。



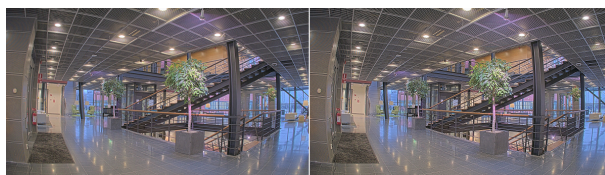
**コントラスト**: スライダーを使用して、明暗の差を調整します。



**輝度**: スライダーを使用して光の強度を調整します。これにより、対象物が見やすくなります。輝度は画像キャプチャーの後で適用され、画像内の情報には影響しません。暗い場所でより詳細に表示するには、ゲインや露光時間を増やすのが一般的です。



**Sharpness (シャープネス)**: スライダーを使ってエッジのコントラストを調整することで、画像内の物体をよりシャープに見せることができます。シャープネスを上げると、ビットレートが上がり、必要なストレージ容量も増加する可能性があります。



## ワイドダイナミックレンジ

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**WDR** ⓘ : 画像の暗い部分と明るい部分の両方が見えるようにする場合にオンにします。ローカルコントラスト ⓘ : スライダーで画像のコントラストを調整します。値が大きいほど、暗い部分と明るい部分のコントラストが高くなります。 **トーンマッピング** ⓘ : スライダーを使用して、画像に適用されるトーンマッピングの量を調整します。この値を0に設定すると、標準のガンマ補正のみが適用され、この値を大きくすると、画像内の最も暗い部分と最も明るい部分の可視性が高くなります。

### ホワイトバランス

届いた光の色温度がカメラで検知される場合は、その色がより自然に見えるように画像を調整することができます。これで十分でない場合は、リストから適切な光源を選択できます。

ホワイトバランスの自動設定では、色のゆらぎを抑えるため、ホワイトバランスが緩やかに変更されます。光源が変わったときや、カメラの電源を初めて投入したときは、新しい光源に適合するまでに最大で30秒かかります。シーン内に色温度が異なる複数のタイプの光源がある場合は、最も支配的な光源が自動ホワイトバランスアルゴリズムの基準になります。この動作を変更するには、基準として使用する光源に合った固定ホワイトバランスの設定を選択してください。

#### 照度環境:

- **Automatic (自動)**: 光源の色を自動的に識別し、それに合わせて色を補正します。通常はこの設定をお勧めします。ほとんどの状況で使用できます。
- **自動 - 屋外** ⓘ : 光源の色を自動的に識別し、それに合わせて色を補正します。通常はこの設定をお勧めします。屋外のほとんどの状況で使用できます。
- **カスタム - 屋内** ⓘ : 蛍光灯以外の人工照明がある部屋向けの固定カラー調整。通常の色温度が約2800 Kの場合に適しています。
- **カスタム - 屋外** ⓘ : 色温度が約5500 Kの晴天気象条件向けの固定カラー調整。
- **Fixed - fluorescent 1 (固定 - 蛍光灯1)**: 色温度が約4000 Kの蛍光灯向けの固定カラー調整。
- **Fixed - fluorescent 2 (固定 - 蛍光灯2)**: 色温度が約3000 Kの蛍光灯向けの固定カラー調整。
- **固定 - 屋内**: 蛍光灯以外の人工照明がある部屋向けの固定カラー調整。通常の色温度が約2800 Kの場合に適しています。
- **固定 - 屋外1**: 色温度が約5500 Kの晴天気象条件向けの固定カラー調整。
- **固定 - 屋外2**: 色温度が約6500 Kの曇天気象条件向けの固定カラー調整。
- **街灯 - 水銀灯** ⓘ : 街灯で一般的に使用される水銀灯の紫外線発光に対する固定カラー調整。
- **街灯 - ナトリウム灯** ⓘ : 街灯で一般的に使用されるナトリウム灯の黄色・オレンジ色を補正する固定カラー調整。
- **Hold current (現在の状態で固定)**: 現在の設定を保持し、照度に変化しても補正を行いません。
- **手動** ⓘ : 白色の被写体を利用して、ホワイトバランスを修正します。ライブビュー画像の中で、カメラに白として解釈させる物体に円をドラッグします。[Red balance (レッドバランス)] と [Blue balance (ブルーバランス)] スライダーを使用して、ホワイトバランスを手動で調整します。

### デイナイトモード

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

### IR-cut filter (IRカットフィルター):

- ・ [オート]: 選択すると、IRカットフィルターのオンとオフが自動的に切り替わります。カメラがデイモードになっていると、IRカットフィルターが有効になり、入射する赤外線照明がフィルターで除去されます。ナイトモードになっていると、IRカットフィルターが無効になり、カメラの光感度が上がります。

### 注

- ・ 一部の装置では、ナイトモードでIRパスフィルターが使用されます。IRパスフィルターは赤外線照明感度を高めますが、可視光を遮断します。

- ・ **On (オン)**: IRカットフィルターをオンにする場合に選択します。画像はカラーですが、光感度は低下します。
- ・ **Off (オフ)**: IRカットフィルターをオフにする場合に選択します。光感度が高くなると、画像は白黒になります。

**Threshold (閾値)**: スライダーを使用して、カメラがデイモードからナイトモードに移行する光の閾値を調整します。

- ・ IRカットフィルターの閾値を低くするには、バーを **[Bright (明るい)]** の方向に移動します。カメラがナイトモードになるタイミングは早くなります。
- ・ IRカットフィルターの閾値を高くするには、スライダーを **[Dark (暗い)]** の方に移動します。これにより、カメラがナイトモードになるタイミングが遅くなります。

**赤外線照明** ⓘ 照明が内蔵されていない装置では、これらのコントロールは対応するAxisアクセサリが接続されている場合にのみ利用できます。 **Allow illumination (照明を許可)**: オンにすると、カメラが内蔵照明をナイトモードで使用できます。 **Synchronize illumination (照明の同期)**: オンにすると、周囲の明るさに合わせて自動的に照明が同期します。昼と夜の同期は、IRカットフィルターが **[自動]** または **[オフ]** に設定されている場合にのみ機能します。 **自動照明角度** ⓘ : オンにすると、自動照明角度が使用されます。照明角度を手動で設定するには、オフにします。 **照明角度** ⓘ : カメラの画角とは異なる角度で照明する必要がある場合などは、スライダーを使って手動で照明の角度を設定できます。カメラが広角であれば、照明の角度をより狭角(望遠側)に設定できます。ただし、映像の隅の部分の暗くなります。 **IR波長** ⓘ : 赤外線照明の波長を選択します。 **白色光** ⓘ **照明を許可** ⓘ : オンにすると、カメラはナイトモードで白色光を使用します。 **照明を同期** ⓘ : オンにすると、周囲の明るさに合わせて自動的に白色光が同期します。

## 露出

露出モードを選択すると、さまざまなタイプの光源によって生じるちらつきなど、画像内で急速に変化する不規則な影響を緩和できます。自動露出モード、または電源ネットワークと同じ周波数を使用することをお勧めします。

### 露出モード:

- ・ **Automatic (自動)**: カメラが開口、ゲイン、シャッターを自動的に調整します。
- ・ **自動開口** ⓘ : カメラが開口とゲインを自動的に調整します。シャッターは固定です。
- ・ **自動シャッター** ⓘ : カメラがシャッターとゲインを自動的に調整します。開口は固定です。
- ・ **現在の状態で固定**: 現在の露出設定に固定します。
- ・ **ちらつき防止** ⓘ : カメラが開口とゲインを自動的に調整し、次のシャッター速度のみを使用します。1/50秒 (50 Hz) と1/60秒 (60 Hz)。
- ・ **ちらつき防止 (50Hz)** ⓘ : カメラが開口とゲインを自動的に調整し、シャッター速度は1/50秒を使用します。
- ・ **ちらつき防止 (60Hz)** ⓘ : カメラが開口とゲインを自動的に調整し、シャッター速度は1/60秒を使用します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **ちらつき低減** ⓘ :これはちらつき防止と同じですが、明るいシーンでは1/100秒 (50 Hz) および1/120秒 (60 Hz) より速いシャッター速度を使用できます。
- **ちらつき低減 (50 Hz)** ⓘ :ちらつき防止と同じですが、明るいシーンでは1/100秒より速いシャッター速度を使用できます。
- **ちらつき低減 (60 Hz)** ⓘ :ちらつき防止と同じですが、明るいシーンでは1/120秒より速いシャッター速度を使用できます。
- **手動録画** ⓘ :開口、ゲイン、シャッターは固定です。

**露出エリア** ⓘ :露出エリアを使用すると、入口のドアの前のエリアなど、シーンの選択した部分の露出を最適化できます。

注

露出エリアは元の画像(回転していない状態)に関連付けられているため、エリアの名前が元の画像に適用されます。つまり、たとえばビデオストリームが90°回転した場合、ストリーム内のゾーンの[Upper (上)]は[Right (右)]になり、[Left (左)]は「Lower (下)」になります。

- **Automatic (自動)**:ほとんどの状況に適しています。
- **中央**:画像の中央部の固定エリアを使用して露出が計算されます。このエリアは、ライブビュー内でサイズと位置が固定されています。
- **フル** ⓘ :ライブビュー全体を使用して露出が計算されます。
- **上** ⓘ :画像の上部にあるサイズと位置が固定されたエリアを使用して露出が計算されます。
- **下** ⓘ :画像の下部にあるサイズと位置が固定されたエリアを使用して露出が計算されます。
- **左** ⓘ :画像の左にあるサイズと位置が固定されたエリアを使用して露出が計算されます。
- **右** ⓘ :画像の右にあるサイズと位置が固定されたエリアを使用して露出が計算されます。
- **スポット**:ライブビュー内にあるサイズと位置が固定されたエリアを使用して露出が計算されます。
- **カスタム**:ライブビュー内の一部のエリアを使用して露出が計算されます。エリアのサイズと位置を調整できます。

**最大シャッター**:最良の画質が得られるように、シャッター速度を選択します。シャッター速度が遅いと(露出が長いと)、動きがあるときに動きによる画像のブレが生じることがあり、シャッター速度が速すぎると画質に影響を与えることがあります。最大ゲインで最大シャッターが機能すると、画質が向上します。**最大ゲイン**:適切な最大ゲインを選択します。最大ゲインを増やすと、暗い画像で細部を確認できるレベルは向上しますが、ノイズレベルも増加します。ノイズが多くなると、帯域幅とストレージの使用も多くなる可能性があります。最大ゲインを高い値に設定した場合、昼と夜で照明環境がかなり異なっていると、画像が大きく変化する可能性

があります。最大シャッターで最大ゲインが機能すると、画質が向上します。**動き適応型の露出機能** ⓘ :これを選択して低光量下で動きによる画像のブレを減らします。**Blur-noise trade-off (ブレとノイズのトレードオフ)**:スライダーを使用して動きによる画像のブレとノイズの間で優先度を調整します。動く物体の細部が不鮮明になっても、帯域幅の使用とノイズが少ないことを優先する場合は、このスライダーを[低ノイズ]の方に移動します。帯域幅の使用とノイズが多くなっても、動く物体の細部を鮮明に保つことを優先する場合は、スライダーを[動きによる画像のブレが少ない]の方に移動します。

注


露出の変更は、露出時間を調整して行うこともゲインを調整しても行うこともできます。露出時間を長くすると動きによる画像のブレが増し、ゲインを大きくするとノイズが増えます。[Blur-noise trade-off (ブレとノイズのトレードオフ)]を[Low noise (低ノイズ)]側に調整した場合、自動露出にするとゲインを上げることよりも露出時間を長くすることが優先され、トレードオフを[Low motion blur (動きによる画像のブレが少ない)]側に調整するとその逆になります。低光量の条件下では、設定された優先度にかかわらず、最終的にはゲインと露出時間の両方が最大値に達します。


**開口のロック** ⓘ :オンにすると、[Aperture (開口)]スライダーで設定された開口サイズが維持されます。オフにすると、開口サイズをカメラで自動的に調整できます。たとえば、点灯した状態が継続しているシーンで開



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

口をロックすることができます。**開口**  :スライダーを使用して開口サイズ(レンズからどれだけ光を取り込むか)を調整します。暗い場所でより多くの光をセンサーに取り込み、より明るい画像を得るには、スライダーを [Open (開く)] 方向に移動します。開口を開くと被写界深度は減少し、カメラの近くまたは遠くにある物体はフォーカスが合っていないように見える可能性があります。画像のフォーカスを拡大するには、スライダーを [Closed (閉じる)] 方向に移動します。**露出レベル**:スライダーを使用して画像の露出を調整します。**デフォグ機能**



**能注**  :オンにすると、霧の影響を検知して自動的に霧を除去するため、より鮮明な画像が得られます。

コントラストが低い、光のレベルの変動が大きい、オートフォーカスがわずかにオフの場合は、[Defog (デフォグ)] をオンにすることをお勧めします。その場合は、映像のコントラストが増大するなど、画質に影響することがあります。また、光量が多すぎる場合にも、デフォグがオンになると画質に悪影響が出るおそれがあります。

### 概要

**名前**:選択したカメラの名前を入力します。


### 光学知識

**温度補正**  : 光学部品の温度に基づいてフォーカス位置を補正する場合は、オンにします。**IR補正**  : IRカットフィルターがオフのとき、および赤外線照明があるときに、フォーカス位置を補正する場合は、オンにします。**Calibrate zoom and focus (ズームとフォーカスのキャリブレーション)**:クリックして、光学部品とズーム/フォーカスの設定を工場出荷時の設定に戻します。輸送中に光学部品のキャリブレーションが失われた場合や、装置が極端な振動にさらされた場合にこれを行う必要があります。

### ストリーム

#### 概要

**解像度**:監視シーンに適した画像の解像度を選択します。解像度が高いと、帯域幅とストレージが増大します。**フレームレート**:ネットワーク上の帯域幅の問題を避けるため、またはストレージサイズを削減するために、フレームレートを固定値に制限できます。フレームレートをゼロのままにすると、フレームレートは現在の状況で可能な最大値となります。フレームレートを高くすると、より多くの帯域幅とストレージ容量が必要になります。**Pフレーム**:Pフレームは、前のフレームからの画像の変化のみを示す予測画像です。適切なPフレーム数を入力します。値が大きいほど、必要な帯域幅は小さくなります。ただし、ネットワークが輻輳している場合には、ビデオ画質が著しく劣化する可能性があります。**圧縮**:スライダーを使用して画像の圧縮率を調整します。圧縮率が高いほどビットレートが低くなり、画質が低下します。圧縮率が低いと画質が向上しますが、録画時により多

くの帯域幅とストレージを必要とします。**署名付きビデオ**  :オンにすると、署名付きビデオ機能がビデオに追加されます。署名付きビデオは、ビデオに暗号化署名を追加することでビデオをいたずらから保護します。

#### Zipstream

Zipstreamテクノロジーはビデオ監視用に最適化されたビットレート低減テクノロジーで、H.264またはH.265ストリームの平均ビットレートをリアルタイムで低減します。Axis Zipstream テクノロジーは、動く物体を含むシーンなど、画像内に関心領域が複数あるシーンに対して高いビットレートを適用します。シーンがより静的であれば、Zipstreamは低いビットレートを適用し、ストレージの使用量を削減します。詳細については、「Axis Zipstreamによるビットレートの低減」を参照してください。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera


## webインターフェース

ビットレート低減の [Strength (強度)] を選択します。



- **Off (オフ):**ビットレート低減はありません。
- **低:**ほとんどのシーンで認識できる画質低下なし。これはデフォルトのオプションです。あらゆるタイプのシーンでビットレートの低減に使用できます。
- **中間:**一部のシーンでは、動きのない部分など、関心の低い領域でノイズが少なく、ディテールレベルがやや低くなることで、目に見える効果が得られます。
- **高:**一部のシーンでは、動きのない部分など、関心の低い範囲でノイズが少なく、ディテールレベルが低くなることで、目に見える効果が得られます。クラウドに接続された装置やローカルストレージを使用する装置にはこのレベルを推奨します。
- **Higher (さらに高):**一部のシーンでは、動きのない部分など、関心の低い範囲でノイズが少なく、ディテールレベルが低くなることで、目に見える効果が得られます。
- **Extreme (極限):**大部分のシーンで目に見える効果が得られます。ビットレートは、可能な限り小さなストレージに最適化されています。

**Optimize for storage (ストレージ用に最適化する):**オンにし、画質を維持しながらビットレートを最小限に抑えます。この最適化は、Webクライアントに表示されるストリームには適用されません。この機能は、VMSがBフレームをサポートしている場合のみ使用できます。[Optimize for storage (ストレージ用に最適化)] をオンにすると、[Dynamic GOP (ダイナミック group of pictures)] もオンになります。Dynamic FPS (ダイナミックFPS) (フレーム/秒):オンにすると、シーン内のアクティビティのレベルに応じて帯域幅が変化します。動きが多い場合、より多くの帯域幅が必要です。下限:シーンの動きに応じて、最小フレーム/秒とストリームのデフォルトフレーム/秒の間でフレームレートを調整するための値を入力します。フレーム/秒が1以下になるような動きの少ないシーンでは、下限を設定することをお勧めします。Dynamic GOP (ダイナミック group of pictures):オンにすると、シーン内のアクティビティのレベルに応じて、Iフレームの間隔が動的に調整されます。上限:最大GOP長(2つのIフレーム間のP-フレームの最大数)を入力します。Iフレームは、他のフレームとは無関係の自己完結型の画像フレームです。

### ビットレート制御

- **Average (平均):**より長い時間をかけてビットレートを自動的に調整し、使用可能なストレージに基づいて最適な画質を提供する場合に選択します。
  -  クリックすると、利用可能なストレージ、保存時間、ビットレート制限に基づいて目標ビットレートが計算されます。
  - **Target bitrate (目標ビットレート):**目標とするビットレートを入力します。
  - **Retention time (保存期間):**録画を保存する日数を入力します。
  - **ストレージ:**ストリームに使用できるストレージの概算が表示されます。
  - **Maximum bitrate (最大ビットレート):**オンにすると、ビットレートの制限が設定されます。
  - **Bitrate limit (ビットレートの制限):**目標ビットレートより高いビットレートの制限を入力してください。
- **Maximum (最大):**オンにすると、ネットワーク帯域幅に基づいてストリームの最大瞬間ビットレートが設定されます。
  - **Maximum (最大):**最大ビットレートを入力します。
- **Variable (可変):**オンにすると、シーン内のアクティビティのレベルに基づいてビットレートが変化します。動きが多い場合、より多くの帯域幅が必要です。ほとんどの場合、このオプションをお勧めします。











### 音声

**Include (対象):**オンにすると、ビデオストリームで音声を使用されます。ソース  :使用する音声ソースを選択します。ステレオ  :オンにすると、内蔵の音声だけでなく、外部のマイクからの音声も取り込むことができます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース




### オーバーレイ

- +** :クリックするとオーバーレイが追加されます。ドロップダウンリストからオーバーレイの種類を次の中から選択します。
- **テキスト**:テキストをライブビュー画像に統合し、すべてのビュー、録画、スナップショットに表示する場合に選択します。独自のテキストを入力することもできます。また、あらかじめ設定された修飾子を含めることで、時間、日付、フレームレートなどを自動的に表示することもできます。
    -  :クリックすると、日付の修飾子%Fを追加して、yyyy-mm-ddを表示できます。
    -  :クリックすると、時間の修飾子%xを追加して、hh:mm:ss (24時間制) を表示できます。
    - **Modifiers (修飾子)**:クリックすると、リストに表示された修飾子から選択して、テキストボックスに追加できます。たとえば、%aを選択すると曜日が表示されます。
    - **サイズ**:フォントサイズを選択します。
    - **表示**:黒い背景に白いテキスト (デフォルト) など、背景色とテキストの色を選択します。
    -  :画像内のオーバーレイの位置を選択します。
  - **Image (画像)**:ビデオストリームに静止画像を重ねて表示する場合に選択します。.bmp、.png、.jpeg、または.svgファイルを使用できます。画像をアップロードするには、[Images (画像)] をクリックします。画像をアップロードする前に、以下の方法を選択できます。
    - **Scale with resolution (解像度に伴う拡大/縮小)**:選択すると、解像度に合わせてオーバーレイ画像のサイズを自動的に変更できます。
    - **Use transparency (透明色を使用する)**:その色のRGB 16進値を選択して入力します。RRGGBB形式を使用します。16進数値の例:FFFFFF - 白、000000 - 黒、FF0000 - 赤、6633FF - 青、669900 - 緑。.bmp画像の場合のみ。
  - **シーンの注釈**  :カメラが別の方向にパンまたはチルトした場合でも、ビデオストリームと同じ位置に留まるテキストオーバーレイを表示する場合に選択します。特定のズームレベル内でのみオーバーレイを表示するように選択できます。
    -  :クリックすると、日付の修飾子%Fを追加して、yyyy-mm-ddを表示できます。
    -  :クリックすると、時間の修飾子%xを追加して、hh:mm:ss (24時間制) を表示できます。
    - **Modifiers (修飾子)**:クリックすると、リストに表示された修飾子から選択して、テキストボックスに追加できます。たとえば、%aを選択すると曜日が表示されます。
    - **サイズ**:フォントサイズを選択します。
    - **表示**:黒い背景に白いテキスト (デフォルト) など、背景色とテキストの色を選択します。
    -  :画像内のオーバーレイの位置を選択します。オーバーレイは保存され、この位置のパンとチルトの座標に残ります。
    - **Annotation between zoom levels (%) (ズームレベル (%) 間に注釈を表示する)**:オーバーレイが表示されるズームレベルを設定します。
    - **Annotation symbol (注釈記号)**:カメラが設定したズームレベル内でない場合に、オーバーレイの代わりに表示される記号を選択します。
  - **ストリーミングインジケータ**  :ビデオストリームを重ね合わせてアニメーションを表示する場合に選択します。このアニメーションは、シーンに動きがなくても、ビデオストリームがライブであることを示します。
    - **表示**:アニメーションの色と背景色を選択します。たとえば、透明な背景に赤いアニメーション (デフォルト) などです。
    - **サイズ**:フォントサイズを選択します。
    -  :画像内のオーバーレイの位置を選択します。
  - **Widget: 折れ線グラフ**  :測定値が時間の経過とともにどのように変化しているかを示すグラフを表示します。
    - **タイトル**:ウィジェットのタイトルを入力します。




# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **Overlay modifier (オーバーレイ修飾子):**データソースとしてオーバーレイ修飾子を選択します。MQTTオーバーレイを作成済みである場合、これらはリストの最後に配置されます。
  -  :画像内のオーバーレイの位置を選択します。
  - **サイズ:**オーバーレイのサイズを選択します。
  - **Visible on all channels (すべてのチャンネルで表示する):**オフにすると、現在選択しているチャンネルのみに表示されます。オンにすると、アクティブなチャンネルすべてに表示されます。
  - **Update interval (更新間隔):**データの更新間隔を選択します。
  - **Transparency (透明度):**オーバーレイ全体の透明度を設定します。
  - **Background transparency (背景の透明度):**オーバーレイの背景のみの透明度を設定します。
  - **Points (ポイント):**オンにすると、データ更新時にグラフラインにポイントが追加されます。
  - **X軸**
  - **ラベル:**X軸のテキストラベルを入力します。
  - **Time window (時間ウィンドウ):**データが表示される時間の長さを入力します。
  - **Time unit (時間単位):**X軸の時間単位を入力します。
  - **Y軸**
  - **ラベル:**Y軸のテキストラベルを入力します。
  - **Dynamic scale (ダイナミックスケール):**オンにすると、スケールがデータ値に自動的に適応します。オフにして、固定スケールの値を手動で入力します。
  - **Min alarm threshold (最小アラーム閾値)とMax alarm threshold (最大アラーム閾値):**これらの値によってグラフに水平基準線が追加され、データ値が高すぎる場合や低すぎる場合に確認しやすくなります。
- **Widget:**  **メーター** :最近測定されたデータ値を示す棒グラフを表示します。
    - **タイトル:**ウィジェットのタイトルを入力します。
    - **Overlay modifier (オーバーレイ修飾子):**データソースとしてオーバーレイ修飾子を選択します。MQTTオーバーレイを作成済みである場合、これらはリストの最後に配置されます。
    -  :画像内のオーバーレイの位置を選択します。
    - **サイズ:**オーバーレイのサイズを選択します。
    - **Visible on all channels (すべてのチャンネルで表示する):**オフにすると、現在選択しているチャンネルのみに表示されます。オンにすると、アクティブなチャンネルすべてに表示されます。
    - **Update interval (更新間隔):**データの更新間隔を選択します。
    - **Transparency (透明度):**オーバーレイ全体の透明度を設定します。
    - **Background transparency (背景の透明度):**オーバーレイの背景のみの透明度を設定します。
    - **Points (ポイント):**オンにすると、データ更新時にグラフラインにポイントが追加されます。
    - **Y軸**
    - **ラベル:**Y軸のテキストラベルを入力します。
    - **Dynamic scale (ダイナミックスケール):**オンにすると、スケールがデータ値に自動的に適応します。オフにして、固定スケールの値を手動で入力します。
    - **Min alarm threshold (最小アラーム閾値)とMax alarm threshold (最大アラーム閾値):**これらの値によって棒グラフに水平基準線が追加され、データ値が高すぎる場合や低すぎる場合に確認しやすくなります。

## プライバシーマスク

- **+** :クリックすると、新しいプライバシーマスクを作成できます。**Privacy masks (プライバシーマスク):**クリックすると、すべてのプライバシーマスクの色を変更したり、すべてのプライバシーマスクを永久に削除したりすることができます。**Cell size (セルのサイズ):**モザイクカラーを選択すると、プライバシーマスクはピクセルのようなパターンで表示されます。スライダーを使用して、ピクセルのサイズを変更します。  **マスクx:** クリックすると、マスクの名前変更、無効化、永久削除を行うことができます。


# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

### レーダー

#### 設定

##### 概要

**レーダー伝送:**これを使用してレーダーモジュールを完全にオフにします。**チャンネル:**  複数の装置が互いに干渉する問題が発生した場合は、互いに近い最大4台の装置に対して同じチャンネルを選択します。ほとんどのインストールでは、[自動 (Auto)] を選択すると、使用するチャンネルを装置が自動的にネゴシエーションします。**取り付け高さ:**製品の取り付け高さを入力します。


##### 注

取り付け高さを入力する際は、できる限り具体的に指定してください。これは、装置が画像内の正しい位置でレーダー検知を可視化するのに役立ちます。


##### 検知

**検知感度:**レーダーの感度を選択します。値が大きいくほど検知範囲は長くなりますが、誤報のリスクも高くなります。感度を低くすると誤報の数は減りますが、検知範囲が短くなる可能性があります。**Radar profile (レーダープロファイル):**対象範囲に適したプロファイルを選択します。

- **Area monitoring (エリア監視):**オープンエリアで低速で移動する大小両方の物体を追跡します。


- **Ignore stationary rotating objects (静止した回転物体を無視する)**  :ファンやタービンなど、回転運動をする静止物体による誤報を最小限に抑える場合は、オンにします。
- **Ignore small objects (小さな物体を無視):**猫やウサギなどの小さな物体による誤報を最小限に抑える場合は、オンにします。
- **Ignore swaying objects (揺らめいている物体を無視):**木、茂み、旗竿などの揺らめいている物体による誤報を最小限に抑える場合は、オンにします。

- **Road monitoring (道路監視):**市街地や郊外の道路で高速で走行する車両を追跡します。

- **Ignore stationary rotating objects (静止した回転物体を無視する)**  :ファンやタービンなど、回転運動をする静止物体による誤報を最小限に抑える場合は、オンにします。
- **Ignore swaying objects (揺らめいている物体を無視):**木、茂み、旗竿などの揺らめいている物体による誤報を最小限に抑える場合は、オンにします。

##### 表示

**情報の凡例:**レーダーが検知および追跡できる物体のタイプを示す凡例を表示する場合にオンにします。情報凡例を移動するには、ドラッグアンドドロップします。**ゾーンの不透明度:**検知ゾーンの不透明度または透明度を選択します。**グリッドの不透明度:**グリッドの透明度または不透明度を選択します。**配色:**レーダーの可視化に使用

するテーマを選択します。**回転**  :希望するレーダー画像の向きを選択します。

##### 物体の可視化

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**Trail lifetime (証跡の存続時間):**追跡対象の物体の証跡をレーダービューに表示されたままにする時間を選択します。**アイコンのスタイル:**レーダービューで追跡する物体のアイコンスタイルを選択します。三角定規の場合は、[Triangle (三角形)]を選択します。代表的な記号の場合は、[Symbol (記号)]を選択します。アイコンは、スタイルに関係なく、追跡する物体が動く方向を指します。**Show information with icon (アイコンで情報を表示):**追跡対象の物体のアイコンの横に表示する情報を選択します。

- **Object type (物体のタイプ):**レーダーが検知した物体のタイプを表示します。
- **Classification probability (等級確率):**レーダーがどのくらいの確度で物体を分類したかを表示します。
- **Velocity (速度):**物体がどのくらいの速度で移動しているかを表示します。

## ストリーム

### 概要

**解像度:**監視シーンに適した画像の解像度を選択します。解像度が高いと、帯域幅とストレージが増大します。**フレームレート:**ネットワーク上の帯域幅の問題を避けるため、またはストレージサイズを削減するために、フレームレートを固定値に制限できます。フレームレートをゼロのままにすると、フレームレートは現在の状況で可能な最大値となります。フレームレートを高くすると、より多くの帯域幅とストレージ容量が必要になります。**Pフレーム:**Pフレームは、前のフレームからの画像の変化のみを示す予測画像です。適切なPフレーム数を入力します。値が大きいほど、必要な帯域幅は小さくなります。ただし、ネットワークが輻輳している場合には、ビデオ画質が著しく劣化する可能性があります。**圧縮:**スライダーを使用して画像の圧縮率を調整します。圧縮率が高いほどビットレートが低くなり、画質が低下します。圧縮率が低いと画質が向上しますが、録画時により多

くの帯域幅とストレージを必要とします。**署名付きビデオ** ⓘ :オンにすると、署名付きビデオ機能がビデオに追加されます。署名付きビデオは、ビデオに暗号化署名を追加することでビデオをいたずらから保護します。

### Zipstream

Zipstreamテクノロジーはビデオ監視用に最適化されたビットレート低減テクノロジーで、H.264またはH.265ストリームの平均ビットレートをリアルタイムで低減します。Axis Zipstream テクノロジーは、動く物体を含むシーンなど、画像内に関心領域が複数あるシーンに対して高いビットレートを適用します。シーンがより静的であれば、Zipstreamは低いビットレートを適用し、ストレージの使用量を削減します。詳細については、「Axis Zipstreamによるビットレートの低減」を参照してください。

ビットレート低減の [Strength (強度)] を選択します。

- **Off (オフ):**ビットレート低減はありません。
- **低:**ほとんどのシーンで認識できる画質低下なし。これはデフォルトのオプションです。あらゆるタイプのシーンでビットレートの低減に使用できます。
- **中間:**一部のシーンでは、動きのない部分など、関心の低い領域でノイズが少なく、ディテールレベルがやや低くなることで、目に見える効果が得られます。
- **高:**一部のシーンでは、動きのない部分など、関心の低い範囲でノイズが少なく、ディテールレベルが低くなることで、目に見える効果が得られます。クラウドに接続された装置やローカルストレージを使用する装置にはこのレベルを推奨します。
- **Higher (さらに高):**一部のシーンでは、動きのない部分など、関心の低い範囲でノイズが少なく、ディテールレベルが低くなることで、目に見える効果が得られます。
- **Extreme (極限):**大部分のシーンで目に見える効果が得られます。ビットレートは、可能な限り小さなストレージに最適化されています。



**Optimize for storage (ストレージ用に最適化する):**オンにし、画質を維持しながらビットレートを最小限に抑えます。この最適化は、Webクライアントに表示されるストリームには適用されません。この機能は、VMSがBフレームをサポートしている場合のみ使用できます。[Optimize for storage (ストレージ用に最適化)] をオンにすると、[Dynamic GOP (ダイナミック group of pictures)] もオンになります。**Dynamic FPS (ダイナミックFPS)** (フレーム/秒):オンにすると、シーン内のアクティビティのレベルに応じて帯域幅が変化します。動きが多い場合、より多くの帯域幅が必要です。**下限:**シーンの動きに応じて、最小フレーム/秒とストリームのデフォルトフレーム/秒の間でフレームレートを調整するための値を入力します。フレーム/秒が1以下になるような動きの少ないシーンでは、下限を設定することをお勧めします。**Dynamic GOP (ダイナミック group of pictures):**オンにすると、シーン内のアクティビティのレベルに応じて、Iフレームの間隔が動的に調整され

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera



## webインターフェース

ます。上限:最大GOP長(2つのI-フレーム間のP-フレームの最大数)を入力します。I-フレームは、他のフレームとは無関係の自己完結型の画像フレームです。

### ビットレート制御

- **Average (平均):**より長い時間をかけてビットレートを自動的に調整し、使用可能なストレージに基づいて最適な画質を提供する場合に選択します。
  -   クリックすると、利用可能なストレージ、保存時間、ビットレート制限に基づいて目標ビットレートが計算されます。
  - **Target bitrate (目標ビットレート):**目標とするビットレートを入力します。
  - **Retention time (保存期間):**録画を保存する日数を入力します。
  - **ストレージ:**ストリームに使用できるストレージの概算が表示されます。
  - **Maximum bitrate (最大ビットレート):**オンにすると、ビットレートの制限が設定されます。
  - **Bitrate limit (ビットレートの制限):**目標ビットレートより高いビットレートの制限を入力してください。
- **Maximum (最大):**オンにすると、ネットワーク帯域幅に基づいてストリームの最大瞬間ビットレートが設定されます。
  - **Maximum (最大):**最大ビットレートを入力します。
- **Variable (可変):**オンにすると、シーン内のアクティビティのレベルに基づいてビットレートが変化します。動きが多い場合、より多くの帯域幅が必要です。ほとんどの場合、このオプションをお勧めします。

### 音声

**Include (対象):**オンにすると、ビデオストリームで音声を使用されます。ソース  :使用する音声ソースを選択します。**ステレオ**  :オンにすると、内蔵の音声だけでなく、外部のマイクからの音声も取り込むことができます。

### マップキャリブレーション

マップキャリブレーションを使用して、参照マップをアップロードし、キャリブレーションします。キャリブレーションの結果、レーダーのカバー範囲を適切な縮尺で表示する参照地図ができるため、物体が移動している場所を容易に確認できます。

**設定アシスタント:**クリックすると設定アシスタントが開き、キャリブレーションをステップバイステップでガイドします。**キャリブレーションのリセット:**クリックすると、現在のマップ画像とマップ上のレーダー位置が削除されます。

### マップ

**Upload map (マップのアップロード):**アップロードするマップ画像を選択するか、ドラッグアンドドロップします。**Download map (マップをダウンロード):**クリックしてマップをダウンロードします。**Rotate map (地図を回転):**スライダーを使用してマップを回転させます。

### マップ上の縮尺と距離

**Distance (距離):**マップに追加した2点間の実際の距離を追加します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

### マップのパンとズーム

**パン:**ボタンをクリックするとマップ画像がパンします。**ズーム:**ボタンをクリックすると、マップ画像がズームインまたはズームアウトします。**パンとズームをリセット:**クリックすると、パンとズームの設定が削除されます。

### レーダーの位置

**位置:**ボタンをクリックすると、マップ上のレーダーが移動します。**回転:**ボタンをクリックすると、マップ上のレーダーが回転します。

### 車線

道路上の車線を監視すると、レーダーの性能と車両追跡能力が向上します。監視している実際の車線ごとに、レーダーに1つの車線を追加します。 **+** **Add lane (車線を追加):**クリックして、新しいレーンを追加します。マウスを使って、追加したレーンの形状を変更します。 **✓** :クリックして車線の名前を展開し編集します。 **■** :クリックして車線を削除します。**Lanes enabled (車線有効):**オンにして、追加した車線を有効にします。

### 除外範囲

**[exclude zone (除外範囲)]** は、動く物体が無視されるエリアです。シナリオ内に不要なアラームが何度もトリガーされる範囲がある場合に、除外範囲を使用します。 **+** :クリックして、新しい除外範囲を作成します。除外範囲を変更するには、リストから除外範囲を選択します。**Track passing objects (通過する物体を追跡する):**除外範囲を通過する物体を追跡する場合にオンにします。通過する物体はトラックIDを保持し、ゾーン全体で表示されます。除外範囲内から現れる物体は追跡されません。**Zone shape presets (範囲形状のプリセット):**除外範囲の初期形状を選択します。

- **Cover everything (すべてをカバー):**レーダーの検知範囲全体をカバーする除外範囲を設定する場合に選択します。
- **Reset to box (ボックスにリセット):**検知範囲の中央に四角形の除外範囲を配置する場合に選択します。

範囲の形状に変更を加えるには、ライン上の任意のポイントをドラッグアンドドロップします。ポイントを削除するには、ポイント上で右クリックします。

### シナリオ

シナリオは、トリガー条件と、シーンおよび検知設定との組み合わせです。 **+** :クリックすると、新しいシナリオが作成されます。シナリオは最大20個まで作成できます。**Triggering conditions (トリガー条件):**アラームをトリガーする条件を選択します。

- **Movement in area (エリアへの侵入):**物体がエリアに侵入したらシナリオをトリガーする場合に選択します。
- **ライン横断:**物体が1本または2本のラインを横切ったらシナリオをトリガーする場合に選択します。

**Scene (シーン):**移動する物体がアラームをトリガーするシナリオ内のエリアまたはラインを定義します。

- **[Movement in area (エリアへの侵入)]** では、形状プリセットのいずれかを選択してエリアに修正を加えます。
- **[Line crossing (ライン横断)]** では、シーン内にラインをドラッグアンドドロップします。ライン上にさらにポイントを作成するには、ライン上の任意の場所をクリックしてドラッグします。ポイントを削除するには、ポイント上で右クリックします。
  - **Require crossing of two lines (2本のラインを横断することが必要):**シナリオがアラームをトリガーするまでに物体が2本のラインを横切る必要がある場合は、オンにします。







# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース










- **Change direction (方向の変更):** 物体が反対方向にラインを横切ったらシナリオがアラームをトリガーする場合に、オンにします。
- Detection settings (検知設定):**シナリオのトリガー条件を定義します。
- **[Movement in area (エリアへの侵入)]** の場合:
    - **Ignore short-lived objects (一時的な物体を無視):**レーダーが物体を検知してからシナリオがアラームをトリガーするまでの遅延時間を秒単位で設定します。これにより、誤報を減らすことができます。
    - **Trigger on object type (トリガーとなる物体のタイプ):**シナリオをトリガーする物体のタイプ(人、車両、不明)を選択します。
    - **Speed limit (速度制限):**特定の速度範囲内で移動する物体でトリガーします。
    - **Invert (反転する):**設定した速度制限を上回ったか下回ったらトリガーする場合に選択します。
  - **[Line crossing (ライン横断)]** の場合:
    - **Ignore short-lived objects (一時的な物体を無視):**レーダーが物体を検知してからシナリオがアクションをトリガーするまでの遅延時間を秒単位で設定します。これにより、誤報を減らすことができます。このオプションは、2本のラインを横切る物体には使用できません。
    - **Max time between crossings (ライン横断間の最大時間):**最初のラインを横切ってから2番目のラインを横切るまでの最大時間を設定します。このオプションは、2本のラインを横切る物体にのみ使用できます。
    - **Trigger on object type (トリガーとなる物体のタイプ):**シナリオをトリガーする物体のタイプ(人、車両、不明)を選択します。
    - **Speed limit (速度制限):**特定の速度範囲内で移動する物体でトリガーします。
    - **Invert (反転する):**設定した速度制限を上回ったか下回ったらトリガーする場合に選択します。
- Alarm settings (アラーム設定):**アラームの条件を定義します。
- **Minimum trigger duration (最小トリガー継続時間):**トリガーされるアラームの最小継続時間を設定します。

## オーバーレイ

- + :クリックするとオーバーレイが追加されます。ドロップダウンリストからオーバーレイの種類を次の中から選択します。
- **テキスト:**テキストをライブビュー画像に統合し、すべてのビュー、録画、スナップショットに表示する場合に選択します。独自のテキストを入力することもできます。また、あらかじめ設定された修飾子を含めることで、時間、日付、フレームレートなどを自動的に表示することもできます。
  -  :クリックすると、日付の修飾子%Fを追加して、yyyy-mm-ddを表示できます。
  -  :クリックすると、時間の修飾子%xを追加して、hh:mm:ss (24時間制) を表示できます。
  - **Modifiers (修飾子):**クリックすると、リストに表示された修飾子から選択して、テキストボックスに追加できます。たとえば、%aを選択すると曜日が表示されます。
  - **サイズ:**フォントサイズを選択します。
  - **表示:**黒い背景に白いテキスト(デフォルト)など、背景色とテキストの色を選択します。
  -  :画像内のオーバーレイの位置を選択します。
- **Image (画像):**ビデオストリームに静止画像を重ねて表示する場合に選択します。.bmp、.png、.jpeg、または.svgファイルを使用できます。画像をアップロードするには、**[Images (画像)]** をクリックします。画像をアップロードする前に、以下の方法を選択できます。
  - **Scale with resolution (解像度に伴う拡大/縮小):**選択すると、解像度に合わせてオーバーレイ画像のサイズを自動的に変更できます。
  - **Use transparency (透明色を使用する):**その色のRGB 16進値を選択して入力します。RRGGBB形式を使用します。16進数値の例:FFFFFF - 白、000000 - 黒、FF0000 - 赤、6633FF - 青、669900 - 緑。.bmp画像の場合のみ。
- **シーンの注釈**  :カメラが別の方向にパンまたはチルトした場合でも、ビデオストリームに同じ位置に留まるテキストオーバーレイを表示する場合に選択します。特定のズームレベル内でのみオーバーレイを表示するように選択できます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

-  : クリックすると、日付の修飾子%Fを追加して、yyyy-mm-ddを表示できます。
-  : クリックすると、時間の修飾子%Xを追加して、hh:mm:ss (24時間制) を表示できます。
- **Modifiers (修飾子)**: クリックすると、リストに表示された修飾子から選択して、テキストボックスに追加できます。たとえば、%aを選択すると曜日が表示されます。
- **サイズ**: フォントサイズを選択します。
- **表示**: 黒い背景に白いテキスト (デフォルト) など、背景色とテキストの色を選択します。
-  : 画像内のオーバーレイの位置を選択します。オーバーレイは保存され、この位置のパンとチルトの座標に残ります。
- **Annotation between zoom levels (%) (ズームレベル (%) 間に注釈を表示する)**: オーバーレイが表示されるズームレベルを設定します。
- **Annotation symbol (注釈記号)**: カメラが設定したズームレベル内にない場合に、オーバーレイの代わりに表示される記号を選択します。
- **ストリーミングインジケータ**  : ビデオストリームに重ね合わせてアニメーションを表示する場合に選択します。このアニメーションは、シーンに動きがなくても、ビデオストリームがライブであることを示します。
  - **表示**: アニメーションの色と背景色を選択します。たとえば、透明な背景に赤いアニメーション (デフォルト) などです。
  - **サイズ**: フォントサイズを選択します。
  -  : 画像内のオーバーレイの位置を選択します。
- **Widget: 折れ線グラフ**  : 測定値が時間の経過とともにどのように変化しているかを示すグラフを表示します。
  - **タイトル**: ウィジェットのタイトルを入力します。
  - **Overlay modifier (オーバーレイ修飾子)**: データソースとしてオーバーレイ修飾子を選択します。MQTTオーバーレイを作成済みである場合、これらはリストの最後に配置されます。
  -  : 画像内のオーバーレイの位置を選択します。
  - **サイズ**: オーバーレイのサイズを選択します。
  - **Visible on all channels (すべてのチャンネルで表示する)**: オフにすると、現在選択しているチャンネルのみに表示されます。オンにすると、アクティブなチャンネルすべてに表示されます。
  - **Update interval (更新間隔)**: データの更新間隔を選択します。
  - **Transparency (透明度)**: オーバーレイ全体の透明度を設定します。
  - **Background transparency (背景の透明度)**: オーバーレイの背景のみの透明度を設定します。
  - **Points (ポイント)**: オンにすると、データ更新時にグラフラインにポイントが追加されます。
  - **X軸**
    - **ラベル**: X軸のテキストラベルを入力します。
    - **Time window (時間ウィンドウ)**: データが表示される時間の長さを入力します。
    - **Time unit (時間単位)**: X軸の時間単位を入力します。
  - **Y軸**
    - **ラベル**: Y軸のテキストラベルを入力します。
    - **Dynamic scale (ダイナミックスケール)**: オンにすると、スケールがデータ値に自動的に適応します。オフにして、固定スケールの値を手動で入力します。
    - **Min alarm threshold (最小アラーム閾値) と Max alarm threshold (最大アラーム閾値)**: これらの値によってグラフに水平基準線が追加され、データ値が高すぎる場合や低すぎる場合に確認しやすくなります。
- **Widget: メーター**  : 最近測定されたデータ値を示す棒グラフを表示します。
  - **タイトル**: ウィジェットのタイトルを入力します。
  - **Overlay modifier (オーバーレイ修飾子)**: データソースとしてオーバーレイ修飾子を選択します。MQTTオーバーレイを作成済みである場合、これらはリストの最後に配置されます。
  -  : 画像内のオーバーレイの位置を選択します。
  - **サイズ**: オーバーレイのサイズを選択します。
  - **Visible on all channels (すべてのチャンネルで表示する)**: オフにすると、現在選択しているチャンネルのみに表示されます。オンにすると、アクティブなチャンネルすべてに表示されます。
  - **Update interval (更新間隔)**: データの更新間隔を選択します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **Transparency (透明度):**オーバーレイ全体の透明度を設定します。
- **Background transparency (背景の透明度):**オーバーレイの背景のみの透明度を設定します。
- **Points (ポイント):**オンにすると、データ更新時にグラフラインにポイントが追加されます。
- **Y軸ラベル:**Y軸のテキストラベルを入力します。
- **Dynamic scale (ダイナミックスケール):**オンにすると、スケールがデータ値に自動的に適応します。オフにして、固定スケールの値を手動で入力します。
- **Min alarm threshold (最小アラーム閾値)とMax alarm threshold (最大アラーム閾値):**これらの値によって棒グラフに水平基準線が追加され、データ値が高すぎる場合や低すぎる場合に確認しやすくなります。

### レーダーPTZオートトラッキング:

レーダーをPTZカメラとペアリングして、レーダーオートトラッキングを使用します。接続を確立するには、[System (システム)] > [Edge-to-edge (エッジツーエッジ)] に移動します。

初期設定を構成する:**Camera mounting height (カメラの取り付け高さ):**地面から取り付けられたPTZカメラの高さまでの距離です。**Pan alignment (パン位置合わせ):**PTZカメラがレーダーと同じ方向を向くようにパンします。PTZカメラのIPアドレスをクリックすると、そのカメラにアクセスします。**Save pan offset (パンオフセットの保存):**クリックして、パン位置合わせを保存します。**Ground incline offset (地面の傾斜オフセット):**地面の傾斜オフセットを使用して、カメラのチルトを微調整します。地面が傾いていたり、カメラが水平に取り付けられていないと、物体のトラッキング時にカメラが上下を向きすぎる場合があります。**Done (完了):**クリックして、設定を保存し、構成を続行します。

PTZオートトラッキングの設定:**トラック:**人、車両、未知の物体を追跡するかどうかを選択します。**トラッキング:**PTZカメラで物体のトラッキングを開始する場合は、オンにします。トラッキングでは、物体または物体グループがカメラの視野に収まるように自動的にズームインされます。**物体の切り替え:**レーダーがPTZカメラの視野に収まらない複数の物体を検知すると、PTZカメラは最も優先度の高い物体を追跡し、その他の物体は無視します。**物体の追跡期間:**PTZカメラが各物体を追跡する秒数を指定します。**ホームに復帰:**レーダーが物体を追跡しなくなったらPTZカメラをホームポジションに戻す場合は、オンにします。**Return to home timeout (ホームに復帰するまでのタイムアウト):**PTZカメラがホームに復帰する前に、追跡していた物体を最後に検知した位置に留まる時間を決定します。**ズーム:**スライダーを使用してPTZカメラのズームを微調整します。**Reconfigure installation (インストールを再設定):**クリックすると、すべての設定がクリアされ、初期設定に戻ります。

## 分析機能

### AXIS Object Analytics

**開始:**クリックして、AXIS Object Analyticsを開始します。アプリケーションはバックグラウンドで実行され、アプリケーションの現在の設定に基づいてイベントのルールを作成できます。**開く:**クリックして、AXIS Object Analyticsを開きます。アプリケーションは新しいブラウザタブで開き、そこで設定を行うことができます。

- **インストールされていません:**この装置にはAXIS Object Analyticsがインストールされていません。AXIS OSを最新バージョンにアップグレードし、最新バージョンのアプリケーションを入手してください。

## 音声

### デバイスの設定

入力:音声入力のオン/オフを切り替えます。入力のタイプを表示します。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**入力タイプ** ⓘ :内蔵マイクやライン入力など、入力のタイプを選択します。**電源タイプ** ⓘ :入力の電源タイプを選択します。**変更を適用する** ⓘ :選択した内容を適用します。**エコーキャンセル** ⓘ :オンにすると、双方向通信時のエコーが除去されます。**個別のゲインコントロール** ⓘ :オンにすると、入力タイプごとに個別にゲインを調整することができます。**自動ゲインコントロール** ⓘ :オンにすると、サウンドの変化に合わせてゲインが動的に調整されます。**Gain (ゲイン)**:スライダーを使用してゲインを変更します。マイクのアイコンをクリックすると、ミュート、ミュート解除ができます。

**出力**:出力のタイプを表示します。

**Gain (ゲイン)**:スライダーを使用してゲインを変更します。スピーカーのアイコンをクリックすると、ミュート、ミュート解除ができます。

### ストリーム

**エンコード方式**:入力ソースストリーミングに使用するエンコード方式を選択します。エンコード方式は、音声入力がオンになっている場合のみ選択できます。音声入力がオフになっている場合は、[**Enable audio input (音声入力を有効にする)**]をクリックしてオンにします。

**エコーキャンセル**:オンにすると、双方向通信時のエコーが除去されます。

### 音声クリップ

**+** **クリップを追加**:新しい音声クリップを追加します。au、.mp3、.opus、.vorbis、.wavファイルを使用できます。▶ 音声クリップを再生します。■ 音声クリップの再生を停止します。⋮ コンテキストメニューは以下を含みます。

- **Rename (名前の変更)**:オーディオクリップの名前を変更します。
- **Create link (リンクを作成)**:使用する場合は、音声クリップを装置上で再生するURLを作成します。クリップの音量と再生回数を指定します。
- **Download (ダウンロード)**:音声クリップをコンピューターにダウンロードします。
- **削除**:装置から音声クリップを削除します。

### 音声エンハンスメント


#### 入力


**Ten Band Graphic Audio Equalizer (10バンドグラフィック音声イコライザー)**:オンに設定して、音声信号内の異なる周波数帯域のレベルを調整します。この機能は、音声の設定経験のある上級ユーザー向けです。**トークバック範囲** ⓘ :音声コンテンツを収集する動作範囲を選択します。動作範囲を広げると、同時双方向通信機能が低下します。**音声強化** ⓘ :オンにすると、他の音声との関連で音声コンテンツが強化されます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース


### 録画

**進行中の録画:** 装置で進行中のすべての録画を表示します。 ● 装置で録画を開始します。  保存先のストレージ装置を選択します。 ● 装置で録画を停止します。 **トリガーされた録画**は、手動で停止したとき、または装置がシャットダウンされたときに終了します。 **連続録画**は、手動で停止するまで続行されます。装置がシャットダウンされた場合でも、録画は装置が再起動されるときまで続行されます。

▶ 録画を再生します。 ■ 録画の再生を停止します。 ▼ ▲ 録画に関する情報とオプションを表示または非表示にします。 **Set export range (エクスポート範囲の設定):** 録画の一部のみをエクスポートする場合は、時間範囲を入力します。装置の位置とは異なるタイムゾーンで作業する場合は、時間範囲が装置のタイムゾーンに基づくことに注意してください。 **Encrypt (暗号化):** エクスポートする録画のパスワードを設定する場合に選択します。エクスポートしたファイルをパスワードなしで開くことができなくなります。  クリックすると、録画が削除されます。 **Export (エクスポート):** 録画の全体または一部をエクスポートします。

☰ クリックして録画にフィルターを適用します。 **From (開始):** 特定の時点以降に行われた録画を表示します。 **To (終了):** 特定の時点までに行われた録画を表示します。 **ソース** ⓘ : ソースに基づいて録画を表示します。ソースはセンサーを指します。 **Event (イベント):** イベントに基づいて録画を表示します。 **ストレージ:** ストレージタイプに基づいて録画を表示します。

### アプリ

✚ **アプリを追加:** 新しいアプリをインストールします。さらに**アプリを探す:** インストールする他のアプリを見つける。Axisアプリの概要ページに移動します。 **署名されていないアプリを許可** ⓘ : 署名なしアプリのインストールを許可するには、オンにします。 **root権限のあるアプリを許可** ⓘ : オンにして、root権限を持つアプリに装置へのフルアクセスを許可します。  AXIS OSおよびACAPアプリのセキュリティ更新プログラムを表示します。

**注**

複数のアプリを同時に実行すると、装置のパフォーマンスが影響を受ける可能性があります。

アプリ名の横にあるスイッチを使用して、アプリを起動または停止します。 **開く:** アプリの設定にアクセスする。利用可能な設定は、アプリケーションによって異なります。一部のアプリケーションでは設定が設けられて

いません。 ⋮ コンテキストメニューに、以下のオプションが1つ以上含まれていることがあります。

- **Open-source license (オープンソースライセンス):** アプリで使用されているオープンソースライセンスに関する情報が表示されます。
- **App log (アプリのログ):** アプリイベントのログが表示されます。このログは、サポートにご連絡いただく際に役立ちます。
- **キーによるライセンスのアクティブ化:** アプリにライセンスが必要な場合は、ライセンスを有効にする必要があります。装置がインターネットにアクセスできない場合は、このオプションを使用します。ライセンスキーがない場合は、 [axis.com/products/analytics](https://axis.com/products/analytics) にアクセスします。ライセンスキーを入手するには、ライセンスコードとAxis製品のシリアル番号が必要です。
- **ライセンスの自動アクティブ化:** アプリにライセンスが必要な場合は、ライセンスを有効にする必要があります。装置がインターネットにアクセスできる場合は、このオプションを使用します。ライセンスをアクティブ化するには、ライセンスコードが必要です。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **Deactivate the license (ライセンスの非アクティブ化)**:試用ライセンスから正規ライセンスに変更する場合など、別のライセンスと交換するために現在のライセンスを無効にします。ライセンスを非アクティブ化すると、ライセンスはデバイスから削除されます。
- **Settings (設定)**:パラメーターを設定します。
- **削除**:デバイスからアプリを完全に削除します。ライセンスを最初に非アクティブ化しない場合、ライセンスはアクティブのままです。

## システム

### 時刻と位置

#### 日付と時刻

時刻の形式は、Webブラウザの言語設定によって異なります。

#### 注

装置の日付と時刻をNTPサーバーと同期することをお勧めします。

**Synchronization (同期)**:装置の日付と時刻を同期するオプションを選択します。

- **Automatic date and time (manual NTP KE servers) (日付と時刻の自動設定 (手動NTP KEサーバー))**:DHCPサーバーに接続された安全なNTPキー確立サーバーと同期します。
  - **Manual NTP KE servers (手動NTP KEサーバー)**:1台または2台のNTPサーバーのIPアドレスを入力します。2台のNTPサーバーを使用すると、両方からの入力に基づいて装置が同期し、時刻を調整します。
  - **Max NTP poll time (最長NTPポーリング時間)**:装置がNTPサーバーをポーリングして最新の時刻を取得するまでの最長待機時間を選択します。
  - **Min NTP poll time (最短NTPポーリング時間)**:装置がNTPサーバーをポーリングして最新の時刻を取得するまでの最短待機時間を選択します。
- **Automatic date and time (NTP servers using DHCP) (日付と時刻の自動設定 (DHCPを使用したNTPサーバー))**:DHCPサーバーに接続されたNTPサーバーと同期します。
  - **Fallback NTP servers (フォールバックNTPサーバー)**:1台または2台のフォールバックサーバーのIPアドレスを入力します。
  - **Max NTP poll time (最長NTPポーリング時間)**:装置がNTPサーバーをポーリングして最新の時刻を取得するまでの最長待機時間を選択します。
  - **Min NTP poll time (最短NTPポーリング時間)**:装置がNTPサーバーをポーリングして最新の時刻を取得するまでの最短待機時間を選択します。
- **Automatic date and time (manual NTP servers) (日付と時刻の自動設定 (手動NTPサーバー))**:選択したNTPサーバーと同期します。
  - **Manual NTP servers (手動NTPサーバー)**:1台または2台のNTPサーバーのIPアドレスを入力します。2台のNTPサーバーを使用すると、両方からの入力に基づいて装置が同期し、時刻を調整します。
  - **Max NTP poll time (最長NTPポーリング時間)**:装置がNTPサーバーをポーリングして最新の時刻を取得するまでの最長待機時間を選択します。
  - **Min NTP poll time (最短NTPポーリング時間)**:装置がNTPサーバーをポーリングして最新の時刻を取得するまでの最短待機時間を選択します。
- **Custom date and time (日付と時刻のカスタム設定)**:日付と時刻を手動で設定する[Get from system (システムから取得)]をクリックして、コンピューターまたはモバイル装置から日付と時刻の設定を1回取得します。

**タイムゾーン**:使用するタイムゾーンを選択します。時刻が夏時間と標準時間に合わせて自動的に調整されます。

- **DHCP**:DHCPサーバーのタイムゾーンを採用します。このオプションを選択する前に、装置がDHCPサーバーに接続されている必要があります。
- **手動**:ドロップダウンリストからタイムゾーンを選択します。

#### 注

システムは、すべての録画、ログ、およびシステム設定で日付と時刻の設定を使用します。

### デバイスの位置

デバイスの位置を入力します。ビデオ管理システムはこの情報を使用して、地図上にデバイスを配置できます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **Latitude (緯度)**:赤道の北側がプラスの値です。
- **Longitude (経度)**:本初子午線の東側がプラスの値です。
- **向き**:デバイスが向いているコンパス方位を入力します。真北が0です。
- **ラベル**:分かりやすいデバイス名を入力します。
- **Save (保存)**:クリックして、装置の位置を保存します。

### 地域の設定

すべてのシステム設定で使用する測定系を設定します。

**メートル (m, km/h)** : 距離をメートル単位で、速度を時速キロメートル単位で測定する場合に選択します。  
**米国で使用されている単位 (ft, mph)** : 距離をフィート単位で、速度を時速マイル単位で測定する場合に選択します。

### ネットワーク

#### IPv4

**Assign IPv4 automatically (IPv4 自動割り当て)**: ネットワークルーターが自動的にデバイスにIPアドレスを割り当てる場合に選択します。ほとんどのネットワークでは、自動IP (DHCP) をお勧めします。**IPアドレス**: 装置の固有のIPアドレスを入力します。孤立したネットワークの内部であれば、アドレスの重複がないことを条件に、静的なIPアドレスを自由に割り当てることができます。アドレスの重複を避けるため、固定IPアドレスを割り当てる前に、ネットワーク管理者に連絡することを推奨します。**サブネットマスク**: サブネットマスクを入力して、ローカルエリアネットワーク内部のアドレスを定義します。ローカルエリアネットワークの外部のアドレスは、ルーターを経由します。**Router (ルーター)**: さまざまなネットワークやネットワークセグメントに接続された装置を接続するために使用するデフォルトルーター (ゲートウェイ) のIPアドレスを入力します。**Fallback to static IP address if DHCP isn't available (DHCPが利用できない場合は固定IPアドレスにフォールバックする)**: DHCPが利用できず、IPアドレスを自動的に割り当てることができない場合に、フォールバックとして使用する固定IPアドレスを追加するときに選択します。

#### 注

DHCPが使用できず、装置が静的アドレスのフォールバックを使用する場合、静的アドレスは限定された範囲で設定されます。

#### IPv6

**Assign IPv6 automatically (IPv6 自動割り当て)**: IPv6をオンにし、ネットワークルーターに自動的に装置にIPアドレスを割り当てさせる場合に選択します。

#### ホスト名

**Assign hostname automatically (ホスト名自動割り当て)**: ネットワークルーターに自動的に装置にホスト名を割り当てさせる場合に選択します。**ホスト名**: 装置にアクセスする別の方法として使用するホスト名を手動で入力します。サーバーレポートとシステムログはホスト名を使用します。使用できる文字は、A~Z、a~z、0~9、-、\_です。

#### DNSサーバー

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**Assign DNS automatically (DNS自動割り当て):**DHCPサーバーに自動的に装置に検索ドメインとDNSサーバーアドレスを割り当てさせる場合に選択します。ほとんどのネットワークでは、自動DNS (DHCP)をお勧めします。  
**Search domains (検索ドメイン):**完全修飾でないホスト名を使用する場合は、[Add search domain (検索ドメインの追加)]をクリックし、装置が使用するホスト名を検索するドメインを入力します。  
**DNS servers (DNSサーバー):**[Add DNS server (DNSサーバーを追加)]をクリックして、DNSサーバーのIPアドレスを入力します。このサーバーは、ホスト名からローカルネットワーク上のIPアドレスへの変換を行います。

### HTTPとHTTPS

HTTPSは、ユーザーからのページ要求とWebサーバーから返されたページの暗号化を提供するプロトコルです。サーバーの真正性(サーバーが本物であること)を保証するHTTPS証明書が使用されます。

デバイスでHTTPSを使用するには、HTTPS証明書をインストールする必要があります。[System (システム) > Security (セキュリティ)]に移動し、証明書の作成とインストールを行います。

**Allow access through (次によってアクセスを許可):**ユーザーが [HTTP]、[HTTPS]、または [HTTP and HTTPS (HTTPおよびHTTPS)] プロトコルを介して装置に接続することを許可するかどうかを選択します。

注

暗号化されたWebページをHTTPS経由で表示する場合、特に初めてページを要求するときに、パフォーマンスが低下することがあります。

**HTTP port (HTTPポート):**使用するHTTPポートを入力します。装置はポート80または1024~65535の範囲のポートを許可します。管理者としてログインしている場合は、1~1023の範囲の任意のポートを入力することもできます。この範囲のポートを使用すると、警告が表示されます。  
**HTTPS port (HTTPSポート):**使用するHTTPSポートを入力します。装置はポート443または1024~65535の範囲のポートを許可します。管理者としてログインしている場合は、1~1023の範囲の任意のポートを入力することもできます。この範囲のポートを使用すると、警告が表示されます。  
**Certificate (証明書):**装置のHTTPSを有効にする証明書を選択します。

### ネットワーク検出プロトコル

**Bonjour®:** オンにしてネットワーク上で自動検出を可能にします。**Bonjour名:** ネットワークで表示されるフレンドリ名を入力します。デフォルト名はデバイス名とMACアドレスです。  
**UPnP®:** オンにしてネットワーク上で自動検出を可能にします。**UPnP名:** ネットワークで表示されるフレンドリ名を入力します。デフォルト名はデバイス名とMACアドレスです。  
**WS-Discovery:** オンにしてネットワーク上で自動検出を可能にします。  
**LLDP and CDP (LLDPおよびCDP):** オンにしてネットワーク上で自動検出を可能にします。LLDPとCDPをオフにすると、PoE電力ネゴシエーションに影響する可能性があります。PoE電力ネゴシエーションに関する問題を解決するには、PoEスイッチをハードウェアPoE電力ネゴシエーションのみに設定してください。

### グローバルプロキシ

**Https proxy (HTTPプロキシ):**許可された形式に従って、グローバルプロキシホストまたはIPアドレスを指定します。  
**Https proxy (HTTPSプロキシ):**許可された形式に従って、グローバルプロキシホストまたはIPアドレスを指定します。

httpおよびhttpsプロキシで許可されるフォーマット:

- http(s)://host:port
- http(s)://user@host:port
- http(s)://user:pass@host:port

注

装置を再起動し、グローバルプロキシ設定を適用します。

**No proxy (プロキシなし):**グローバルプロキシをバイパスするには、**No proxy (プロキシなし)**を使用します。リスト内のオプションのいずれかを入力するか、コマンドで区切って複数入力します。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- 空白にする
- IPアドレスを指定する
- CIDR形式でIPアドレスを指定する
- ドメイン名を指定する (**www.<ドメイン名>.com** など)
- 特定のドメイン内のすべてのサブドメインを指定する (**<ドメイン名>.com** など)

### ワンクリックによるクラウド接続

One-Click cloud connection (O3C) とO3Cサービスを共に使用すると、インターネットを介して、ライブビデオや録画ビデオにどこからでも簡単かつ安全にアクセスできます。詳細については、[axis.com/end-to-end-solutions/hosted-services](http://axis.com/end-to-end-solutions/hosted-services)を参照してください。

#### Allow O3C (O3Cを許可):

- **[ワンクリック]**:デフォルトの設定です。インターネットを介してO3Cサービスに接続するには、装置のコントロールボタンを押し続けます。コントロールボタンを押してから24時間以内に装置をO3Cサービスに登録する必要があります。登録しない場合、デバイスはO3Cサービスから切断されます。装置を登録すると、**[Always (常時)]**が有効になり、装置はO3Cサービスに接続されたままになります。
- **[常時]**:装置は、インターネットを介してO3Cサービスへの接続を継続的に試行します。装置を登録すると、装置はO3Cサービスに接続したままになります。デバイスのコントロールボタンに手が届かない場合は、このオプションを使用します。
- **[なし]**:O3Cサービスを無効にします。

**Proxy settings (プロキシ設定)**: 必要な場合は、プロキシサーバーに接続するためのプロキシ設定を入力します。**[ホスト]**:プロキシサーバーのアドレスを入力します。**ポート**:アクセスに使用するポート番号を入力します。**[ログイン]**と**[パスワード]**:必要な場合は、プロキシサーバーのユーザー名とパスワードを入力します。

#### Authentication method (認証方式):

- **[ベーシック]**:この方法は、HTTP用の最も互換性のある認証方式です。ユーザー名とパスワードを暗号化せずにサーバーに送信するため、**Digest (ダイジェスト)**方式よりも安全性が低くなります。
- **[ダイジェスト]**:この認証方式は、常に暗号化されたパスワードをネットワークに送信するため、高いセキュリティレベルが得られます。
- **[オート]**:このオプションを使用すると、デバイスはサポートされている方法に応じて認証方法を選択できます。**ダイジェスト**方式がベーシック方式より優先されます。

**Owner authentication key (OAK) (オーナー認証キー、OAK)**: **[Get key (キーを取得)]**をクリックして、所有者認証キーを取得します。これは、デバイスがファイアウォールやプロキシを介さずにインターネットに接続されている場合にのみ可能です。

### SNMP

SNMP (Simple Network Management Protocol) を使用すると、離れた場所からネットワーク装置を管理できます。

**SNMP**:使用するSNMPのバージョンを選択します。

- **v1 and v2c (v1およびv2c)**:
  - **Read community (読み取りコミュニティ)**:サポートされているSNMPオブジェクトすべてに読み取り専用のアクセスを行えるコミュニティ名を入力します。デフォルト値は**public**です。
  - **Write community (書き込みコミュニティ)**:サポートされている(読み取り専用のものを除く)SNMPオブジェクトすべてに読み取りアクセス、書き込みアクセスの両方を行えるコミュニティ名を入力します。デフォルト設定値は**write**です。
  - **Activate traps (トラップの有効化)**:オンに設定すると、トラップレポートが有効になります。デバイスはトラップを使用して、重要なイベントまたはステータス変更のメッセージを管理システムに送信します。webインターフェースでは、SNMP v1およびv2cのトラップを設定できます。SNMP v3に変更するか、SNMPをオフにすると、トラップは自動的にオフになります。SNMP v3を使用する際は、SNMP v3管理アプリケーションでトラップを設定できます。
  - **Trap address (トラップアドレス)**:管理サーバーのIPアドレスまたはホスト名を入力します。
  - **Trap community (トラップコミュニティ)**:装置がトラップメッセージを管理システムに送信するときに使用するコミュニティを入力します。
  - **Traps (トラップ)**:
    - **Cold start (コールドスタート)**:デバイスの起動時にトラップメッセージを送信します。
    - **ウォームスタート**:SNMP設定が変更されたときに、トラップメッセージを送信します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **Link up (リンクアップ):**リンクの状態が切断から接続に変わったときにトラップメッセージを送信します。
- **認証失敗:**認証に失敗したときにトラップメッセージを送信します。

### 注

SNMP v1およびv2cトラップをオンにすると、すべてのAXIS Video MIBトラップが有効になります。詳細については、[AXIS OSポータル](#) > [SNMP](#)を参照してください。

- **v3:**SNMP v3は、暗号化と安全なパスワードを使用する、より安全性の高いバージョンです。SNMP v3を使用するには、HTTPSを有効化し、パスワードをHTTPSを介して送信することをお勧めします。これにより、権限のない人が暗号化されていないSNMP v1およびv2cトラップにアクセスすることも防止できます。SNMP v3を使用する際は、SNMP v3管理アプリケーションでトラップを設定できます。
  - **Password for the account "initial" (「initial」アカウントのパスワード):**「initial」という名前のアカウントのSNMPパスワードを入力します。HTTPSを有効化せずにパスワードを送信できますが、推奨しません。SNMP v3のパスワードは1回しか設定できません。HTTPSが有効な場合のみ設定することをお勧めします。パスワードの設定後は、パスワードフィールドが表示されなくなります。パスワードを設定し直すには、デバイスを工場出荷時の設定にリセットする必要があります。

## Power over Ethernet

### セキュリティ

#### 証明書

証明書は、ネットワーク上のデバイスの認証に使用されます。この装置は、次の2種類の証明書をサポートしています。

- **Client/server Certificates (クライアント/サーバー証明書)**  
クライアント/サーバー証明書は装置のIDを認証します。自己署名証明書と認証局 (CA) 発行の証明書のどちらでも使用できます。自己署名証明書による保護は限られていますが、認証局発行の証明書を取得するまで利用できます。
- **CA証明書**  
CA証明書はピア証明書の認証に使用されます。たとえば、装置をIEEE 802.1Xで保護されたネットワークに接続するときに、認証サーバーのIDを検証するために使用されます。装置には、いくつかのCA証明書がプリインストールされています。

以下の形式がサポートされています:


- 証明書形式: .PEM、.CER、.PFX
- 秘密鍵形式: PKCS#1、PKCS#12

### 重要

デバイスを工場出荷時の設定にリセットすると、すべての証明書が削除されます。プリインストールされたCA証明書は、再インストールされます。

### +


**証明書を追加:** クリックして証明書を追加します。

- **その他** : 入力または選択するフィールドをさらに表示します。
- **セキュアキーストア:** [Secure element (セキュアエレメント)] または [Trusted Platform Module 2.0] を使用して秘密鍵を安全に保存する場合に選択します。どのセキュアキーストアを選択するかの詳細については、[help.axis.com/en-us/axis-os/#cryptographic-support](http://help.axis.com/en-us/axis-os/#cryptographic-support)にアクセスしてください。
- **Key type (キーのタイプ):** ドロップダウンリストから、証明書の保護に使用する暗号化アルゴリズムとしてデフォルトかその他のいずれかを選択します。

### ⋮

コンテキストメニューは以下を含みます。

- **Certificate information (証明書情報):** インストールされている証明書のプロパティを表示します。
- **Delete certificate (証明書の削除):** 証明書の削除。
- **Create certificate signing request (証明書の署名要求を作成する):** デジタルID証明書を申請するために登録機関に送信する証明書署名要求を作成します。

セキュアキーストア :

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- ・ **セキュアエレメント (CC EAL6+)**:セキュアキーストアにセキュアエレメントを使用する場合に選択します。
- ・ **Trusted Platform Module 2.0 (CC EAL4+, FIPS 140-2 Level 2)**:セキュアキーストアにTPM 2.0を使用する場合に選択します。

### Network access control and encryption (ネットワークのアクセスコントロールと暗号化)

**IEEE 802.1x** IEEE 802.1xはポートを使用したネットワークへの接続を制御するIEEEの標準規格で、有線およびワイヤレスのネットワークデバイスを安全に認証します。IEEE 802.1xは、EAP (Extensible Authentication Protocol) に基づいています。IEEE 802.1xで保護されているネットワークにアクセスするネットワーク装置は、自己の証明を行う必要があります。認証は認証サーバーによって行われます。認証サーバーは通常、FreeRADIUSやMicrosoft Internet Authentication ServerなどのRADIUSサーバーです。**IEEE 802.1AE MACsec** IEEE 802.1AE MACsecは、メディアアクセスコントロール (MAC) セキュリティのためのIEEE標準であり、メディアアクセス独立プロトコルのためのコネクションレスデータ機密性と整合性を定義しています。**証明書CA** 証明書なしで設定されている場合、サーバー証明書の検証は無効になり、デバイスは接続先のネットワークに関係なく自己の認証を試みます。証明書を使用する場合、Axisの実装では、装置と認証サーバーは、EAP-TLS (Extensible Authentication Protocol - Transport Layer Security) を使用してデジタル証明書で自己を認証します。装置が証明書で保護されたネットワークにアクセスできるようにするには、署名されたクライアント証明書を装置にインストールする必要があります。**Authentication method (認証方式)**: 認証に使用するEAPタイプを選択します。**Client certificate (クライアント証明書)**: IEEE 802.1xを使用するクライアント証明書を選択します。認証サーバーは、この証明書を使用してクライアントの身元を確認します。**CA certificates (CA証明書)**: 認証サーバーの身元を確認するためのCA証明書を選択します。証明書が選択されていない場合、デバイスは、接続されているネットワークに関係なく自己を認証しようとします。**EAP 識別情報**: クライアント証明書に関連付けられているユーザーIDを入力します。**EAPOLのバージョン**: ネットワークスイッチで使用されるEAPOLのバージョンを選択します。**Use IEEE 802.1x (IEEE 802.1xを使用)**: IEEE 802.1xプロトコルを使用する場合に選択します。これらの設定は、認証方法として**IEEE 802.1x PEAP-MSCHAPv2**を使用する場合にのみ使用できます。

- ・ **パスワード**: ユーザーIDのパスワードを入力します。
- ・ **Peap version (Peapのバージョン)**: ネットワークスイッチで使用するPeapのバージョンを選択します。
- ・ **ラベル**: クライアントEAP暗号化を使用する場合は1を選択し、クライアントPEAP暗号化を使用する場合は2を選択します。Peapバージョン1を使用する際にネットワークスイッチが使用するラベルを選択します。

これらの設定を使用できるのは、認証方法として**IEEE 802.1ae MACsec (静的CAK/事前共有キー)**を使用する場合のみです。

- ・ **Key agreement connectivity association key name (キー合意接続アソシエーションキー名)**: 接続アソシエーション名 (CKN) を入力します。2~64文字 (2で割り切れる文字数) の16進文字である必要があります。CKNは、接続アソシエーションで手動で設定する必要があり、最初にMACsecを有効にするには、リンクの両端で一致している必要があります。
- ・ **Key agreement connectivity association key (キー合意接続アソシエーションキー)**: 接続アソシエーションキー (CAK) を入力します。32文字または64文字の16進数である必要があります。CAKは、接続アソシエーションで手動で設定する必要があり、最初にMACsecを有効にするには、リンクの両端で一致している必要があります。

### ブルートフォース攻撃を防ぐ

**Blocking (ブロック)**: オンに設定すると、ブルートフォース攻撃がブロックされます。ブルートフォース攻撃では、試行錯誤を繰り返す総当たり攻撃でログイン情報や暗号化キーを推測します。**Blocking period (ブロック期間)**: ブルートフォース攻撃をブロックする秒を入力します。**Blocking conditions (ブロックの条件)**: ブロックが開始されるまでに1秒間に許容される認証失敗の回数を入力します。ページレベルとデバイスレベルの両方で許容される失敗の数を設定できます。

### ファイアウォール



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**Activate (アクティブ化):**ファイアウォールをオンにします。

**Default Policy (デフォルトポリシー):**ファイアウォールのデフォルト状態を選択します。

- **Allow: (許可):** 装置へのすべての接続を許可します。このオプションはデフォルトで設定されています。
- **Deny (拒否):** 装置へのすべての接続を拒否します。

デフォルトポリシーに例外を設定するために、特定のアドレス、プロトコル、ポートから装置への接続を許可または拒否するルールを作成できます。

- **アドレス:**アクセスを許可または拒否するアドレスをIPv4/IPv6またはCIDR形式で入力します。
- **Protocol (プロトコル):**アクセスを許可または拒否するプロトコルを選択します。
- **ポート:**アクセスを許可または拒否するポート番号を入力します。1~65535のポート番号を追加できます。
- **Policy (ポリシー):** ルールのポリシーを選択します。



:クリックして、別のルールを作成します。


**Add rules: (ルールの追加):** クリックして、定義したルールを追加します。

- **Time in seconds: (時間 (秒)):** ルールのテストに制限時間を設定します。デフォルトの制限時間は300秒に設定されています。ルールをすぐに有効にするには、時間を0秒に設定します。
- **Confirm rules (ルールを確認):** ルールとその制限時間を確認します。1秒を超える制限時間を設定した場合、ルールはこの時間内に有効になります。時間を0に設定した場合、ルールはすぐに有効になります。

**Pending rules (保留中のルール):** まだ確認していない最新のテスト済みルールの概要です。

**注**

時間制限のあるルールは、表示されたタイマーが切れるか、確認されるまで、[Active rules (アクティブなルール)] に表示されます。確認されない場合、タイマーが切れると、それらのルールは [Pending rules (保留中のルール)] に表示され、ファイアウォールは以前の設定に戻ります。それらのルールを確認すると、現在アクティブなルールが置き換えられます。

**Confirm rules (ルールを確認):** クリックして、保留中のルールをアクティブにします。 **Active rules (アクティブなルール):** 装置で現在実行中のルールの概要です。  :クリックして、アクティブなルールを削除します。



:クリックして、保留中のルールとアクティブなルールの両方をすべて削除します。

### カスタム署名付きAXIS OS証明書

Axisのテストソフトウェアまたはその他のカスタムソフトウェアを装置にインストールするには、カスタム署名付きAXIS OS証明書が必要です。証明書は、ソフトウェアが装置の所有者とAxisの両方によって承認されたことを証明します。ソフトウェアは、一意のシリアル番号とチップIDで識別される特定の装置でのみ実行できます。署名用のキーはAxisが保有しており、カスタム署名付きAXIS OS証明書はAxisしか作成できません。 **Install (インストール):** クリックして、証明書をインストールします。ソフトウェアをインストールする前に、証明書

をインストールする必要があります。  コンテキストメニューは以下を含みます。

- **Delete certificate (証明書の削除):** 証明書の削除。

### アカウント


アカウント

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- + **アカウントを追加:**クリックして、新しいアカウントを追加します。最大100個のアカウントを追加できます。**Account (アカウント):**固有のアカウント名を入力します。**New password (新しいパスワード):**アカウントのパスワードを入力します。パスワードの長は1~64文字である必要があります。印刷可能なASCII文字(コード32~126)のみを使用できます。これには、英数字、句読点、および一部の記号が含まれます。**Repeat password (パスワードの再入力):**同じパスワードを再び入力します。**Privileges (権限):**
  - **Administrator (管理者):**すべての設定へ全面的なアクセス権をもっています。管理者は他のアカウントを追加、更新、削除することもできます。
  - **Operator (オペレーター):**次の操作を除く、すべての設定へのアクセス権があります。
    - すべての [System settings (システムの設定)]。
- ⋮ コンテキストメニューは以下を含みます。**Update account (アカウントの更新):**アカウントのプロパティを編集します。**Delete account (アカウントの削除):**アカウントを削除します。rootアカウントは削除できません。

### 匿名アクセス

**Allow anonymous viewing (匿名の閲覧を許可する):**アカウントでログインせずに誰でも閲覧者として装置にアクセスできるようにする場合は、オンにします。**匿名のPTZ操作を許可する**  :オンにすると、匿名ユーザーに画像のパン、チルト、ズームを許可します。

### SSHアカウント

- + **Add SSH account (SSHアカウントを追加):**クリックして、新しいSSHアカウントを追加します。
  - **Restrict root access (rootアクセスを制限する):**オンにすると、rootアクセスを必要とする機能が制限されます。
  - **Enable SSH (SSHの有効化):**SSHサービスを使用する場合は、オンにします。**Account (アカウント):**固有のアカウント名を入力します。**New password (新しいパスワード):**アカウントのパスワードを入力します。パスワードの長は1~64文字である必要があります。印刷可能なASCII文字(コード32~126)のみを使用できます。これには、英数字、句読点、および一部の記号が含まれます。**Repeat password (パスワードの再入力):**同じパスワードを再び入力します。**コメント:**コメントを入力します(オプション)。
  - ⋮ コンテキストメニューは以下を含みます。**Update SSH account (SSHアカウントの更新):**アカウントのプロパティを編集します。**Delete SSH account (SSHアカウントの削除):**アカウントを削除します。rootアカウントは削除できません。

### OpenID 設定

#### 重要

OpenIDを使用してサインインできない場合は、OpenIDを設定したときに使用したダイジェストまたはベーシック認証情報を使用してサインインします。

**Client ID (クライアントID):** OpenIDユーザー名を入力します。**Outgoing Proxy (発信プロキシ):** OpenID接続でプロキシサーバーを使用する場合は、プロキシアドレスを入力します。**Admin claim (管理者請求):** 管理者権限の値を入力します。**Provider URL (プロバイダーURL):** APIエンドポイント認証用のWebリンクを入力します。形式はhttps://[URLを挿入]/well-known/openid-configurationとしてください。**Operator claim (オペレーター請求):** オペレーター権限の値を入力します。**Require claim (必須請求):** トークンに含めるデータを入力します。**Viewer claim (閲覧者請求):** 閲覧者権限の値を入力します。**Remote user (リモートユーザー):** リモートユーザーを識別する値を入力します。これは、装置のwebインターフェースに現在のユーザーを表示するのに役立ちます。**Scopes (スコープ):** トークンの一部となるオプションのスコープです。**Client secret (クライアントシークレット):** OpenIDのパスワードを入力します。**Save (保存):** クリックして、OpenIDの値を保存します。**Enable OpenID (OpenIDの有効化):** 現在の接続を閉じ、プロバイダーURLからの装置認証を許可する場合は、オンにします。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

### イベント

#### ルール

ルールは、製品がアクションを実行するためのトリガーとなる条件を定義します。このリストには、本製品で現在設定されているすべてのルールが表示されます。

#### 注

最大256のアクションルールを作成できます。

#### +

**ルールを追加:**ルールを作成します。**名前:**アクションルールの名前を入力します。**Wait between actions (アクション間の待ち時間):**ルールを有効化する最短の時間間隔 (hh:mm:ss) を入力します。たとえば、デナイトモードの条件によってルールが有効になる場合、このパラメーターを設定することで、日の出や日没時のわずかな光の変化によりルールが反復的に有効になるのを避けられます。**Condition (条件):**リストから条件を選択します。装置がアクションを実行するためには、条件を満たす必要があります。複数の条件が定義されている場合、すべての条件が満たされたときにアクションがトリガーされます。特定の条件については、「イベントのルールの使用開始」を参照してください。**Use this condition as a trigger (この条件をトリガーとして使用する):**この最初の条件を開始トリガーとしてのみ機能させる場合に選択します。つまり、いったんルールが有効になると、最初の条件の状態に関わらず、他のすべての条件が満たされている限り有効のままになります。このオプションを選択しない場合、ルールは単純にすべての条件が満たされたときに有効化されます。

#### +

**Invert this condition (この条件を逆にする):**選択した条件とは逆の条件にする場合に選択します。**条件を追加:**新たに条件を追加する場合にクリックします。**Action (アクション):**リストからアクションを選択し、必要な情報を入力します。特定のアクションについては、「イベントのルールの使用開始」を参照してください。

### 送信先

イベントについて受信者に通知したり、ファイルを送信したりするように装置を設定できます。

#### 注

FTPまたはSFTPを使用するように装置を設定した場合、ファイル名に付加される固有のシーケンス番号を変更したり削除したりしないでください。その場合、イベントごとに1つの画像しか送信できません。

このリストには、製品で現在設定されているすべての送信先とそれらの設定に関する情報が示されます。

#### 注

最大20名の送信先を作成できます。

#### +

**送信先を追加:**クリックすると、送信先を追加できます。**名前:**送信先の名前を入力します。**タイプ:**リストから選択します:


#### • FTP




- **[ホスト]:**サーバーのIPアドレスまたはホスト名を入力します。ホスト名を入力した場合は、必ず、[System (システム) > Network (ネットワーク) > IPv4 and IPv6 (IPv4 と IPv6)] で DNS サーバーを指定します。
- **ポート:**FTPサーバーに使用するポート番号。デフォルトは21です。
- **Folder (フォルダー):**ファイルを保存するディレクトリのパスを入力します。FTPサーバー上に存在しないディレクトリを指定すると、ファイルのアップロード時にエラーメッセージが表示されます。
- **Username (ユーザー名):**ログインのユーザー名を入力します。
- **パスワード:**ログインのパスワードを入力します。
- **Use temporary file name (一時ファイル名を使用する):**選択すると、自動的に生成された一時的なファイル名でファイルがアップロードされます。アップロードが完了した時点で、ファイル名が目的の名前に変更されます。アップロードが中止/中断されても、破損したファイル

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- が発生することはありません。ただし、一時ファイルが残る可能性があります。これにより、目的の名前を持つすべてのファイルが正常であると確信できます。
- **Use passive FTP (パッシブFTPを使用する):**通常は、製品がFTPサーバーに要求を送ることでデータ接続が開かれます。この接続では、対象サーバーとのFTP制御用接続とデータ用接続の両方が装置側から開かれます。一般に、装置と対象FTPサーバーの間にファイアウォールがある場合に必要となります。
  - HTTP
    - **URL:**HTTPサーバーのネットワークアドレスと、要求の処理を行うスクリプトを入力します。たとえば、http://192.168.254.10/cgi-bin/notify.cgiと入力します。
    - **Username (ユーザー名):**ログインのユーザー名を入力します。
    - **パスワード:**ログインのパスワードを入力します。
    - **Proxy (プロキシ):**HTTPサーバーに接続するためにプロキシサーバーを渡す必要がある場合は、これをオンにし、必要な情報を入力します。
  - HTTPS
    - **URL:**HTTPSサーバーのネットワークアドレスと、要求の処理を行うスクリプトを入力します。たとえば、https://192.168.254.10/cgi-bin/notify.cgiと入力します。
    - **Validate server certificate (サーバー証明書を検証する):**HTTPSサーバーが作成した証明書を検証する場合にオンにします。
    - **Username (ユーザー名):**ログインのユーザー名を入力します。
    - **パスワード:**ログインのパスワードを入力します。
    - **Proxy (プロキシ):**HTTPSサーバーに接続するためにプロキシサーバーを渡す必要がある場合にオンにして、必要な情報を入力します。
  - ネットワークストレージ 


NAS (network-attached storage) などのネットワークストレージを追加し、それを録画ファイルの保存先として使用することができます。ファイルは.mkv (Matroska) 形式で保存されます。

    - **[ホスト]:**ネットワークストレージのIPアドレスまたはホスト名を入力します。
    - **共有:**ホスト上の共有の名を入力します。
    - **Folder (フォルダー):**ファイルを保存するディレクトリのパスを入力します。
    - **Username (ユーザー名):**ログインのユーザー名を入力します。
    - **パスワード:**ログインのパスワードを入力します。
  - SFTP 
    - **[ホスト]:**サーバーのIPアドレスまたはホスト名を入力します。ホスト名を入力した場合は、必ず、[System (システム)] > Network (ネットワーク) > IPv4 and IPv6 (IPv4 と IPv6) で DNS サーバーを指定します。
    - **ポート:**SFTPサーバーに使用するポート番号。デフォルトは22です。
    - **Folder (フォルダー):**ファイルを保存するディレクトリのパスを入力します。SFTPサーバー上に存在しないディレクトリを指定すると、ファイルのアップロード時にエラーメッセージが表示されます。
    - **Username (ユーザー名):**ログインのユーザー名を入力します。
    - **パスワード:**ログインのパスワードを入力します。
    - **SSH host public key type (MD5) (SSH ホスト公開鍵タイプ (MD5)):**リモートホストの公開鍵のフィンガープリント (32桁の16進数) を入力します。SFTPクライアントは、RSA、DSA、ECDSA、およびED25519ホストキータイプによるSSH-2を使用するSFTPサーバーをサポートします。RSAは、ネゴシエーション時の推奨方式です。その後には、ECDSA、ED25519、DSAが続きます。SFTPサーバーで使用されている正しいMD5ホストキーを入力してください。AxisデバイスはMD5とSHA-256の両方のハッシュキーをサポートしていますが、MD5よりもセキュリティが強いため、SHA-256を使用することをお勧めします。AxisデバイスでSFTPサーバーを設定する方法の詳細については、[AXIS OSポータル](#)にアクセスしてください。
    - **SSH host public key type (SHA256) (SSH ホスト公開鍵タイプ (SHA256)):**リモートホストの公開鍵のフィンガープリント (43桁のBase64エンコード文字列) を入力します。SFTPクライアントは、RSA、DSA、ECDSA、およびED25519ホストキータイプによるSSH-2を使用するSFTPサーバーをサポートします。RSAは、ネゴシエーション時の推奨方式です。その後には、ECDSA、ED25519、DSAが続きます。SFTPサーバーで使用されている正しいMD5ホストキーを入力してください。AxisデバイスはMD5とSHA-256の両方のハッシュキーをサポートしていますが、MD5よりもセキュリティが強いため、SHA-256を使用することをお勧めします。AxisデバイスでSFTPサーバーを設定する方法の詳細については、[AXIS OSポータル](#)にアクセスしてください。
    - **Use temporary file name (一時ファイル名を使用する):**選択すると、自動的に生成された一時的なファイル名でファイルがアップロードされます。アップロードが完了した時点で、ファイル名が目的の名前に変更されます。アップロードが中止/中断されても、ファイルが破損す

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース


ることはありません。ただし、一時ファイルが残る可能性があります。これにより、目的の名前を持つすべてのファイルが正常であると確信できます。

- SIPまたはVMS  :
  - SIP:選択してSIP呼び出しを行います。
  - VMS:選択してVMS呼び出しを行います。
  - 送信元のSIPアカウント:リストから選択します。
  - 送信先のSIPアドレス:SIPアドレスを入力します。
  - テスト:クリックして、呼び出しの設定が機能することをテストします。
- 電子メール
  - 電子メールの送信先:電子メールの宛先のアドレスを入力します。複数のアドレスを入力するには、カンマで区切ります。
  - 電子メールの送信元:送信側サーバーのメールアドレスを入力します。
  - Username (ユーザー名):メールサーバーのユーザー名を入力します。認証の必要のないメールサーバーの場合は、このフィールドを空にします。
  - パスワード:メールサーバーのパスワードを入力します。認証の必要のないメールサーバーの場合は、このフィールドを空にします。
  - Email server (SMTP) (電子メールサーバー (SMTP)):SMTPサーバーの名前 (smtp.gmail.com、smtp.mail.yahoo.comなど) を入力します。
  - ポート:SMTPサーバーのポート番号を0~65535の範囲で入力します。デフォルト設定値は587です。
  - [暗号化]:暗号化を使用するには、SSLまたはTLSを選択します。
  - Validate server certificate (サーバー証明書を検証する):暗号化を使用している場合にこれを選択すると、装置の身元を検証できます。この証明書は、自己署名または認証局 (CA) 発行の証明書のどちらでも可能です。
  - POP authentication (POP 認証):オンにすると、POPサーバーの名前 (pop.gmail.comなど) を入力できます。


### 注

一部の電子メールプロバイダーでは、大量の添付ファイルやスケジュール設定済みメールなどがセキュリティフィルターによって受信または表示できないようになっています。電子メールプロバイダーのセキュリティポリシーを確認し、メールアドレスのロックや、必要な電子メールの不着などが起こらないようにしてください。

- TCP
  - [ホスト]:サーバーのIPアドレスまたはホスト名を入力します。ホスト名を入力した場合は、必ず、[System (システム) > Network (ネットワーク) > IPv4 and IPv6 (IPv4 と IPv6)] でDNSサーバーを指定します。
  - ポート:サーバーへのアクセスに使用したポート番号を入力します。

Test (テスト):クリックすると、セットアップをテストすることができます。  コンテキストメニューは以下を含みます。View recipient (送信先の表示):クリックすると、すべての送信先の詳細が表示されます。Copy recipient (送信先のコピー):クリックすると、送信先をコピーできます。コピーする際、新しい送信先に変更を加えることができます。Delete recipient (送信先の削除):クリックすると、受信者が完全に削除されます。

## スケジュール

スケジュールとパルスは、ルールで条件として使用することができます。このリストには、製品で現在設定されているすべてのスケジュールとパルス、およびそれらの設定に関する情報が示されます。  スケジュールを追加:クリックすると、スケジュールやパルスを作成できます。

## 手動トリガー

手動トリガーを使用すると、ルールを手動でトリガーできます。手動トリガーは、本製品の設置、設定中にアクションを検証する目的などで使用します。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

### MQTT

MQTT (Message Queuing Telemetry Transport) はモノのインターネット (IoT) で使われる標準の通信プロトコルです。IoTの統合を簡素化するために設計されており、小さなコードフットプリントと最小限のネットワーク帯域幅でリモートデバイスを接続するために、さまざまな業界で使用されています。Axis装置のソフトウェアに搭載されているMQTTクライアントは、装置で生成されたデータやイベントを、ビデオ管理ソフトウェア (VMS) ではないシステムに統合することを容易にします。デバイスをMQTTクライアントとして設定します。MQTTの通信は、2つのエンティティ(クライアントとブローカー)に基づいています。クライアントは、メッセージの送受信を行うことができます。ブローカーは、クライアント間でメッセージをルーティングする役割を担います。MQTTの詳細については、[AXIS OSポータル](#)を参照してください。

### ALPN

ALPNは、クライアントとサーバー間の接続のハンドシェイクフェーズ中にアプリケーションプロトコルを選択できるようにするTLS/SSL拡張機能です。ALPNは、HTTPなどの他のプロトコルで使用される同じポート経由でMQTTトラフィックを有効にするために使用されます。場合によっては、MQTT通信のための専用ポートが開かれていない可能性があります。このような場合の解決策は、ALPNを使用して、ファイアウォールによって許可される標準ポートで、アプリケーションプロトコルとしてMQTTを使用するようネゴシエーションすることです。

### MQTT クライアント

**Connect (接続する):**MQTTクライアントのオン/オフを切り替えます。**Status (ステータス):**MQTTクライアントの現在のステータスを表示します。**ブローカー[ホスト]:**MQTTサーバーのホスト名またはIPアドレスを入力します。**Protocol (プロトコル):**使用するプロトコルを選択します。**ポート:**ポート番号を入力します。

- 1883はMQTTオーバTCPのデフォルト値です。
- 8883はMQTTオーバSSLのデフォルト値です。
- 80はMQTTオーバWebSocketのデフォルト値です。
- 443はMQTTオーバWebSocket Secureのデフォルト値です。

**ALPN protocol (ALPN プロトコル):**ご使用のMQTTブローカープロバイダーが提供するALPNプロトコル名を入力します。これは、MQTTオーバSSLとMQTTオーバWebSocket Secureを使用する場合にのみ適用されます。

**Username (ユーザー名):**クライアントがサーバーにアクセスするために使用するユーザー名を入力します。**パスワード:**ユーザー名のパスワードを入力します。**Client ID (クライアントID):**クライアントIDを入力します。

クライアントがサーバーに接続すると、クライアント識別子がサーバーに送信されます。**Clean session (クリーンセッション):**接続時と切断時の動作を制御します。選択した場合、接続時と切断時にステータス情報が破棄されます。**HTTP proxy (HTTP プロキシ):**最大長が255バイトのURL。HTTPプロキシを使用しない場合、このフィールドは空白のまま構いません。**HTTPS proxy (HTTPS プロキシ):**最大長が255バイトのURL。HTTPSプロキシを使用しない場合、このフィールドは空白のまま構いません。**Keep alive interval (キープアライブの間隔):**長時間のTCP/IPタイムアウトを待たずに、サーバーを使用できなくなったことをクライアントに検知させます。

**Timeout (タイムアウト):**接続を終了する時間の間隔(秒)です。デフォルト値:60**装置トピックの接頭辞:**MQTTクライアントタブの接続メッセージやLWTメッセージ、**MQTT公開タブの公開条件**におけるトピックのデフォルト値で使用されます。**Reconnect automatically (自動再接続):**切断された場合に、クライアントを自動的に再接続するかどうかを指定します。**接続メッセージ**接続が確立されたときにメッセージを送信するかどうかを指定します。

**Send message (メッセージの送信):**オンにすると、メッセージを送信します。**Use default (デフォルトを使用):**オフに設定すると、独自のデフォルトメッセージを入力できます。**Topic (トピック):**デフォルトのメッセージのトピックを入力します。**Payload (ペイロード):**デフォルトのメッセージの内容を入力します。

**Retain (保持する):**クライアントの状態をこのTopic (トピック)に保存する場合に選択します。**QoS:**パケットフローのQoS layerを変更します。**最終意思およびテストメッセージ**最終意思テストメッセージ(LWT)を使用すると、クライアントはブローカーへの接続時、認証情報と共にテストメッセージを提供します。後ほどいずれかの時点でクライアントが予期せず切断された場合(電源の停止など)、ブローカーから他のクライアントにメッセージを送信できます。このLWTメッセージは通常のメッセージと同じ形式で、同一のメカニズムを経由してルーティングされます。**Send message (メッセージの送信):**オンにすると、メッセージを送信します。**Use default (デフォルトを使用):**オフに設定すると、独自のデフォルトメッセージを入力できます。**Topic (トピック):**デフォルトのメッセージのトピックを入力します。**Payload (ペイロード):**デフォルトのメッセージの内容を入力します。**Retain (保持する):**クライアントの状態をこのTopic (トピック)に保存する場合に選択します。**QoS:**パケットフローのQoS layerを変更します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

### MQTT公開

**Use default topic prefix (デフォルトのトピックプレフィックスを使用):**選択すると、[MQTT client (MQTTクライアント)] タブの装置のトピックプレフィックスで定義されたデフォルトのトピックプレフィックスが使用されます。**Include topic name (トピック名を含める):**選択すると、条件を説明するトピックがMQTTトピックに含まれます。**Include topic namespaces (トピックの名前空間を含める):**選択すると、ONVIFトピックの名前空間がMQTTトピックに含まれます。**シリアル番号を含める:**選択すると、装置のシリアル番号

が、MQTTペイロードに含まれます。 **+** **条件を追加:**クリックして条件を追加します。**Retain (保持する):**保持して送信するMQTTメッセージを定義します。

- **None (なし):**すべてのメッセージを、保持されないものとして送信します。
- **Property (プロパティ):**ステートフルメッセージのみを保持として送信します。
- **All (すべて):**ステートフルメッセージとステートレスメッセージの両方を保持として送信します。

**QoS:**MQTT公開に適切なレベルを選択します。

### MQTTサブスクリプション

**+** **サブスクリプションを追加:**クリックして、新しいMQTTサブスクリプションを追加します。**サブスクリプションフィルター:**購読するMQTTトピックを入力します。**装置のトピックプレフィックスを使用:**サブスクリプションフィルターを、MQTTトピックのプレフィックスとして追加します。**サブスクリプションの種類:**

- **ステートレス:**選択すると、エラーメッセージがステートレスメッセージに変換されます。
- **ステートフル:**選択すると、エラーメッセージが条件に変換されます。ペイロードが状態として使用されます。

**QoS:**MQTTサブスクリプションに適切なレベルを選択します。

### MQTTオーバーレイ

#### 注

MQTTオーバーレイ修飾子を追加する前に、MQTTブローカーに接続します。

**+** **オーバーレイ修飾子を追加:**クリックして新しいオーバーレイ修飾子を追加します。**Topic filter (トピックフィルター):**オーバーレイに表示するデータを含むMQTTトピックを追加します。**Data field (データフィールド):**オーバーレイに表示するメッセージペイロードのキーを指定します。メッセージはJSON形式であるとしします。**Modifier (修飾子):**オーバーレイを作成するときに、生成された修飾子を使用します。

- **#XMP**で始まる修飾子は、トピックから受信したすべてのデータを示します。
- **#XMD**で始まる修飾子は、データフィールドで指定されたデータを示します。

### ストレージ

#### ネットワークストレージ

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

**使用しない:**オンにすると、ネットワークストレージは使用されません。**Add network storage (ネットワークストレージの追加):**クリックして、録画を保存できるネットワーク共有を追加します。

- **アドレス:**ホストサーバーのホスト名 (通常はNAS (network-attached storage) またはIPアドレスを入力します。DHCPではなく固定IPアドレスを使用するようにホストを設定するか (動的IPアドレスは変わる可能性があるため、DHCPは使用しない)、DNS名を使用することをお勧めします。Windows SMB/CIFS名はサポートされていません。
- **Network share (ネットワーク共有):**ホストサーバー上の共有場所の名前を入力します。各Axis装置にはそれぞれのフォルダーがあるため、複数の装置で同じネットワーク共有を使用できます。
- **User (ユーザー):**サーバーにログインが必要な場合は、ユーザー名を入力します。特定のドメインサーバーにログインするには、DOMAIN\username (ドメイン\ユーザー名) を入力します。
- **パスワード:**サーバーにログインが必要な場合は、パスワードを入力します。
- **SMB version (SMBバージョン):**NASに接続するSMBストレージプロトコルのバージョンを選択します。[Auto (自動)] を選択すると、装置は、セキュアバージョンであるSMB3.02、3.0、2.1のいずれかにネゴシエートを試みます。1.0または2.0を選択すると、上位バージョンをサポートしない旧バージョンのNASに接続できます。Axis装置でのSMBサポートの詳細については、こちらをご覧ください。
- **Add share without testing (テストなしで共有を追加する):**接続テスト中にエラーが検出された場合でも、ネットワーク共有を追加する場合に選択します。サーバーにパスワードが必要な場合でも、パスワードを入力しなかったなど、エラーが発生する可能性があります。

**ネットワークストレージを削除する:**クリックして、ネットワーク共有への接続をマウント解除、バインド解除、削除します。これにより、ネットワーク共有のすべての設定が削除されます。**Unbind (バインド解除):**クリックして、ネットワーク共有をアンバインドし、切断します。

**Bind (バインド):**クリックして、ネットワーク共有をバインドし、接続します。**Unmount (マウント解除):**クリックして、ネットワーク共有をマウント解除します。

**Mount (マウント):**クリックしてネットワーク共有をマウントします。**Write protect (書き込み禁止):**オンに設定すると、ネットワーク共有への書き込みが停止され、録画が削除されないように保護されます。書き込み保護されたネットワーク共有はフォーマットできません。**Retention time (保存期間):**録画の保存期間を選択し、古い録画の量を制限したり、データストレージに関する規制に準拠したりします。ネットワークストレージがいっぱいになると、設定した時間が経過する前に古い録画が削除されます。**ツール**

- **接続をテストする:**ネットワーク共有への接続をテストします。
- **Format (形式):**ネットワーク共有をフォーマットします。たとえば、すべてのデータをすばやく消去する必要があります。CIFSをファイルシステムとして選択することもできます。

**Use tool (ツールを使用)**クリックして、選択したツールをアクティブにします。

## オンボードストレージ

### 重要

データ損失や録画データ破損の危険があります。装置の稼働中はSDカードを取り外さないでください。SDカードを取り外す前に、SDカードをマウント解除します。

**Unmount (マウント解除):**SDカードを安全に取り外す場合にクリックします。**Write protect (書き込み禁止):**オンにすると、SDカードへの書き込みが防止され、録画が削除されなくなります。書き込み保護されたSDカードはフォーマットできません。**Autoformat (自動フォーマット):**オンにすると、新しく挿入されたSDカードが自動的にフォーマットされます。ファイルシステムをext4にフォーマットします。**使用しない:**オンにすると、録画のSDカードへの保存が停止します。SDカードを無視すると、装置はカードがあっても認識しなくなります。この設定は管理者のみが使用できます。**Retention time (保存期間):**録画の保存期間を選択し、古い録画の量を制限したり、データストレージの規制に準拠したりします。SDカードがいっぱいになると、保存期間が切れる前に古い録画が削除されます。**ツール**

- **Check (チェック):**SDカードのエラーをチェックします。
- **Repair (修復):**ファイルシステムのエラーを修復します。
- **Format (形式):**SDカードをフォーマットしてファイルシステムを変更し、すべてのデータを消去します。SDカードはext4ファイルシステムにのみフォーマットすることができます。Windows®からファイルシステムにアクセスするには、サードパーティ製のext4ドライバーまたはアプリケーションが必要です。
- **Encrypt (暗号化):**このツールを使用して、暗号化ありでSDカードをフォーマットします。これにより、SDカードに保存されているデータはすべて削除されます。SDカードに保存する新規データはすべて暗号化されます。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **Decrypt (復号化):**このツールを使用して、暗号化なしでSDカードをフォーマットします。これにより、SDカードに保存されているデータはすべて削除されます。SDカードに保存する新規データは暗号化されません。
  - **Change password (パスワードの変更):**SDカードの暗号化に必要なパスワードを変更します。
- Use tool (ツールを使用)をクリックして、選択したツールをアクティブにします。

**Wear trigger (消耗トリガー):**アクションをトリガーするSDカードの消耗レベルの値を設定します。消耗レベルは0~200%です。一度も使用されていない新しいSDカードの消耗レベルは0%です。消耗レベルが100%になると、SDカードの寿命が近い状態にあります。消耗レベルが200%に達すると、SDカードが故障するリスクが高くなります。消耗トリガーを80~90%の間に設定することをお勧めします。これにより、SDカードが消耗し切る前に、録画をダウンロードしたり、SDカードを交換したりする時間ができます。消耗トリガーを使用すると、イベントを設定し、消耗レベルが設定値に達したときに通知を受け取ることができます。

## ストリームプロファイル

ストリームプロファイルは、ビデオストリームに影響する設定のグループです。ストリームプロファイルは、たとえばイベントを作成するときや、ルールを使って録画するときなど、さまざまな場面で使うことができます。

**+** **ストリームプロファイルを追加:**クリックして、新しいストリームプロファイルを作成します。**Preview (プレビュー):**選択したストリームプロファイル設定によるビデオストリームのプレビューです。ページの設定を変更すると、プレビューは更新されます。装置のビューエリアが異なる場合は、画像の左下隅にあるドロップダウンリストでビューエリアを変更できます。**名前:**プロファイルの名前を追加します。**Description (説明):**プロファイルの説明を追加します。**Video codec (ビデオコーデック):**プロファイルに適用するビデオコーデックを選択します。**解像度:**この設定の説明については、を参照してください。**フレームレート:**この設定の説明については、を参照してください。**圧縮:**この設定の説明については、を参照してください。**Zipstream** ⓘ :この設定の説明については、を参照してください。**ストレージ用に最適化する** ⓘ :この設定の説明については、を参照してください。**ダイナミックFPS** ⓘ :この設定の説明については、を参照してください。**ダイナミックGOP** ⓘ :この設定の説明については、を参照してください。**ミラーリング** ⓘ :この設定の説明については、を参照してください。**GOP長** ⓘ :この設定の説明については、を参照してください。**ビットレート制御:**この設定の説明については、を参照してください。**オーバーレイを含める** ⓘ :含めるオーバーレイのタイプを選択します。オーバーレイを追加する作成方法については、を参照してください。**音声を含める** ⓘ :この設定の説明については、を参照してください。

## ONVIF

### ONVIF アカウント

ONVIF (Open Network Video Interface Forum) は、エンドユーザー、インテグレーター、コンサルタント、メーカーがネットワークビデオ技術が提供する可能性を容易に利用できるようにするグローバルなインターフェース標準です。ONVIFによって、さまざまなベンダー製品間の相互運用、柔軟性の向上、コストの低減、陳腐化しないシステムの構築が可能になります。

ONVIFアカウントを作成すると、ONVIF通信が自動的に有効になります。装置とのすべてのONVIF通信には、アカウント名とパスワードを使用します。詳細については、[axis.com](http://axis.com)にあるAxis開発者コミュニティを参照してください。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース



**アカウントを追加:**クリックして、新規のONVIFアカウントを追加します。**Account (アカウント):**固有のアカウント名を入力します。**New password (新しいパスワード):**アカウントのパスワードを入力します。パスワードの長は1~64文字である必要があります。印刷可能なASCII文字(コード32~126)のみを使用できます。これには、英数字、句読点、および一部の記号が含まれます。**Repeat password (パスワードの再入力):**同じパスワードを再び入力します。**Role (権限):**

- **Administrator (管理者):**すべての設定へ全面的なアクセス権をもっています。管理者は他のアカウントを追加、更新、削除することもできます。
- **Operator (オペレーター):**次の操作を除く、すべての設定へのアクセス権があります。
  - すべての [System settings (システムの設定)]。
  - アプリを追加しています。
- **Media account (メディアアカウント):**ビデオストリームの参照のみを行えます。



コンテキストメニューは以下を含みます。**Update account (アカウントの更新):**アカウントのプロパティを編集します。**Delete account (アカウントの削除):**アカウントを削除します。rootアカウントは削除できません。

### ONVIF メディアプロファイル

ONVIFメディアプロファイルは、メディアストリーム設定の変更に使用する一連の設定から構成されています。独自の設定を使用して新しいプロファイルを作成することも、設定済みのプロファイルを使用してすばやく設定することもできます。



**メディアプロファイルを追加:**クリックすると、新しいONVIFメディアプロファイルを追加できます。**プロファイル名:**メディアプロファイルに名前を付けます。**Video source (ビデオソース):**設定に使用するビデオソースを選択します。


- **Select configuration (設定の選択):**リストからユーザー定義の設定を選択します。ドロップダウンリストに表示される設定は、マルチビュー、ビューエリア、バーチャルチャンネルなど、装置のビデオチャンネルに対応しています。

**Video encoder (ビデオエンコーダ):**設定に使用するビデオエンコード方式を選択します。


- **Select configuration (設定の選択):**リストからユーザー定義の設定を選択し、エンコード方式の設定を調整します。ドロップダウンリストに表示される設定は、ビデオエンコーダの設定の識別子/名前となります。ユーザー0~15を選択して、独自の設定を適用します。または、デフォルトユーザーのいずれかを選択して、特定のエンコード方式の既定の設定を使用します。

#### 注


装置で音声の有効にすると、音声ソースと音声エンコーダ設定を選択するオプションが有効になります。

**音声ソース**  :設定に使用する音声入力ソースを選択します。


- **Select configuration (設定の選択):**リストからユーザー定義の設定を選択し、音声設定を調整します。ドロップダウンリストに表示される設定は、装置の音声入力に対応しています。装置に1つの音声入力がある場合、それはuser0です。装置に複数の音声入力がある場合、リストには追加のユーザーが表示されます。

**音声エンコーダ**  :設定に使用する音声エンコード方式を選択します。

- **Select configuration (設定の選択):**リストからユーザー定義の設定を選択し、音声エンコード方式の設定を調整します。ドロップダウンリストに表示される設定は、音声エンコーダの設定の識別子/名前として機能します。

**音声デコーダ**  :設定に使用する音声デコード方式を選択します。

- **Select configuration (設定の選択):**リストからユーザー定義の設定を選択し、設定を調整します。ドロップダウンリストに表示される設定は、設定の識別子/名前として機能します。


**音声出力**  :設定に使用する音声出力形式を選択します。

- **Select configuration (設定の選択):**リストからユーザー定義の設定を選択し、設定を調整します。ドロップダウンリストに表示される設定は、設定の識別子/名前として機能します。

**Metadata (メタデータ):**設定に含めるメタデータを選択します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

- **Select configuration (設定の選択)**:リストからユーザー定義の設定を選択し、メタデータ設定を調整します。ドロップダウンリストに表示される設定は、メタデータの設定の識別子/名前となります。
- PTZ**  : 設定に使用するPTZ設定を選択します。
- **Select configuration (設定の選択)**:リストからユーザー定義の設定を選択し、PTZ設定を調整します。ドロップダウンリストに表示される設定は、PTZをサポートする装置のビデオチャンネルに対応しています。
- [**Create (作成)**]:クリックして、設定を保存し、プロファイルを作成します。**Cancel (キャンセル)**:クリックして、設定をキャンセルし、すべての設定をクリアします。**profile\_x**:プロファイル名をクリックして、既定のプロファイルを開き、編集します。

## 分析メタデータ

### メタデータ作成者

メタデータをストリーミングするアプリと、それらのアプリが使用するチャンネルが一覧表示されます。

**Producer (プロデューサー)**:メタデータを生成するアプリ。アプリの下には、アプリが装置からストリーミングするメタデータのタイプのリストがあります。**チャンネル**:アプリが使用するチャンネル。メタデータストリームを有効にするには、選択します。互換性またはリソース管理の理由から選択を解除します。

## 検知器

### カメラに対するいたずら

カメラに対するいたずら検知器は、レンズが覆われたり、スプレーをかけられたり、ひどいピンボケになったりしてシーンが変わり、[**Trigger delay (トリガー遅延)**]に設定された時間が経過したときにアラームが発生します。いたずら検知器は、カメラが10秒以上動かなかった場合にのみ作動します。この間に、映像からいたずらを比較検知するためのシーンモデルが検知器によって設定されます。シーンモデルを正しく設定するには、カメラのピントを合わせ、適切な照明状態にして、輪廓が乏しい情景(殺風景な壁など)にカメラが向かないようにする必要があります。「カメラに対するいたずら」は、アクションを作動させる条件として使用できます。

**Trigger delay (トリガー遅延)**:「いたずら」条件が有効になってからアラームがトリガーされるまでの最小時間を入力します。これにより、映像に影響する既知の条件に関する誤ったアラームが発せられるのを防ぐことができます。**Trigger on dark images (暗い画像でトリガー)**:レンズにスプレーが吹き付けられた場合にアラームを生成するのは困難です。照明の条件の変化などによって同じように映像が暗くなる場合と区別できないからです。映像が暗くなるすべての場合にアラームが発生させるには、このパラメーターをオンにします。オフにした場合は、画像が暗くなくてもアラームが発生しません。

**注**

動きのないシーンや混雑していないシーンでのいたずら検知用。

## 音声検知

これらの設定は、音声入力ごとに利用できます。**Sound level (音声レベル)**:音声レベルは0~100の範囲で調整します。0が最も感度が高く、100が最も感度が低くなります。音声レベルの設定時には、アクティビティインジケータをガイドとして使用します。イベントを作成する際に、音声レベルを条件として使用することができます。音声レベルが設定値より高くなった場合、低くなった場合、または設定値を通過した場合にアクションを起こすように選択できます。

## 衝撃検知

**衝撃検知機能**:オンにすると、装置が物が当たったり、いたずらされたときにアラームが生成されます。**感度レベル**:スライダーを動かして、装置がアラームを生成する感度レベルを調整します。値を低くすると、衝撃が強力な場合にのみ、装置がアラームを生成します。値を大きな値に設定すると、軽いいたずらでもアラームが生成されます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera





## webインターフェース

### アクセサリ

#### I/Oポート


デジタル入力を使用すると、開回路と閉回路の切り替えが可能な外部装置 (PIRセンサー、ドアまたは窓の接触、ガラス破損検知器など) を接続できます。

デジタル出力を使用して、リレーやLEDなどの外部デバイスを接続します。接続された装置は、VAPIX®アプリケーションプログラミングインターフェースまたはwebインターフェースから有効化できます。

**ポート名前:**テキストを編集して、ポートの名前を変更します。**方向:**  は、ポートが入力ポートであることを示します。  は、出力ポートであることを示します。ポートが設定可能な場合は、アイコンをクリックして入力と出力を切り替えることができます。**標準の状態:**開回路には  を、閉回路には  をクリックします。**現在の状態:**ポートの現在のステータスを表示します。入力または出力は、現在の状態が通常の状態とは異なる場合に有効化されます。装置の接続が切断されているか、DC 1Vを超える電圧がかかっている場合に、装置の入力は開回路になります。

#### 注

再起動中、出力回路は開かれます。再起動が完了すると、回路は正常位置に戻ります。このページの設定を変更した場合、有効なトリガーに関係なく出力回路は正常位置に戻ります。

**監視済み**  :オンに設定すると、誰かがデジタルI/Oデバイスへの接続を改ざんした場合に、そのアクションを検出してトリガーできます。入力が開いているか閉じているかを検知するだけでなく、誰かが改ざんした場合 (つまり、切断または短絡) も検知することができます。接続を監視するには、外部I/Oループ内に追加のハードウェア (終端抵抗器) が必要です。

### エッジツーエッジ

**Audio pairing (音声ペアリング)** により、互換性のあるAxisネットワークスピーカーをメイン装置の一部であるかのように使用できます。ペアリングされると、ネットワークスピーカーは音声出力装置として機能し、音声クリップを再生したり、音声を送信したりできます。

#### 重要

この機能をビデオ管理ソフトウェア (VMS) と共に使用するには、まず装置をスピーカーとペアリングしてから、その装置をVMSに追加する必要があります。

イベントルールの [音声検知] 条件にネットワークペアリングされた音声装置を使用し、かつ [音声クリップを再生] アクションを設定している場合、イベントルールに [アクション間隔の待機 (hh:mm:ss)] 制限を設定します。この設定は、音声キャプチャーマイクがスピーカー音声を拾うことによるループ検知の回避に役立ちます。

**音声ペアリングアドレス:**ネットワークスピーカーのホスト名またはIPアドレスを入力します。**Username (ユーザー名):**ユーザー名を入力します。**パスワード:**ユーザーのパスワードを入力します。**Speaker pairing (スピーカーのペアリング):**選択して、ネットワークスピーカーをペアリングします。**Clear fields (フィールドのクリア):**クリックして、すべてのフィールドをクリアします。**Connect (接続する):**クリックして、スピーカーへの接続を確立します。

**PTZ pairing (PTZペアリング)** により、レーダーをPTZカメラとペアリングしてオートトラッキングを使用できます。レーダーPTZオートトラッキングでは、PTZカメラはレーダーからの物体の位置情報に基づいて物体を追跡します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

PTZペアリングアドレス:PTZカメラのホスト名またはIPアドレスを入力します。**Username (ユーザー名)**:PTZカメラのユーザー名を入力します。**パスワード**:PTZカメラのパスワードを入力します。**Clear fields (フィールドのクリア)**:クリックして、すべてのフィールドをクリアします。**Connect (接続する)**:クリックして、PTZカメラへの接続を確立します。**Configure radar autotracking (レーダーオートトラッキングの設定)**:クリックして、オートトラッキングを開き、設定します。[Radar > Radar PTZ autotracking (レーダーPTZオートトラッキング)]に移動して設定することもできます。

### ログ

#### レポートとログ

##### レポート

- **View the device server report (デバイスサーバーレポートを表示)**:製品ステータスに関する情報をポップアップウィンドウに表示します。アクセスログは自動的にサーバーレポートに含まれます。
- **Download the device server report (デバイスサーバーレポートをダウンロード)**:これによって、UTF-8形式で作成された完全なサーバーレポートのテキストファイルと、現在のライブビュー画像のスナップショットを収めたzipファイルが生成されます。サポートに連絡する際には、必ずサーバーレポート.zipファイルを含めてください。
- **Download the crash report (クラッシュレポートをダウンロード)**:サーバーの状態に関する詳細情報が付随したアーカイブをダウンロードします。クラッシュレポートには、サーバーレポートに記載されている情報と詳細なバグ情報が含まれます。レポートには、ネットワークトレースなどの機密情報が含まれている場合があります。レポートの生成には数分かかることがあります。

##### ログ

- **View the system log (システムログを表示)**:装置の起動、警告、重要なメッセージなど、システムイベントに関する情報をクリックして表示します。
- **View the access log (アクセスログを表示)**:誤ったログインパスワードの使用など、本装置への失敗したアクセスをすべてクリックして表示します。

#### ネットワークトレース

##### 重要

ネットワークトレースファイルには、証明書やパスワードなどの機密情報が含まれている場合があります。

ネットワークトレースファイルはネットワーク上のアクティビティを録画するので、トラブルシューティングに役立ちます。**Trace time (追跡時間)**:秒または分でトレースの期間を選択し、[ダウンロード]をクリックします。

#### リモートシステムログ

syslogはメッセージログ作成の標準です。これによって、メッセージを生成するソフトウェア、メッセージを保存するシステム、およびそれらを報告して分析するソフトウェアを分離することができます。各メッセージには、メッセージを生成したソフトウェアの種類を示す設備コードがラベル付けされ、重大度レベルが割り当てられます。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

### +

**サーバー:**クリックして新規サーバーを追加します。**[ホスト]:**サーバーのホスト名またはIPアドレスを入力します。**Format (形式):**使用するsyslogメッセージの形式を選択します。

- Axis
- RFC 3164
- RFC 5424

**Protocol (プロトコル):**使用するプロトコルを選択します。

- UDP (デフォルトポートは514)
- TCP (デフォルトポートは601)
- TLS (デフォルトポートは6514)

**ポート:**別のポートを使用する場合は、ポート番号を編集します。**重大度:**トリガー時に送信するメッセージを選択します。**CA証明書設定:**現在の設定を参照するか、証明書を追加します。

## PLAIN設定

[Plain Config] (PLAIN設定) は、Axis装置の設定経験のある上級ユーザー向けのページです。ほとんどのパラメーターは、このページから設定、編集することができます。

## メンテナンス

**Restart (再起動):**デバイスを再起動します。再起動しても、現在の設定には影響がありません。実行中のアプリケーションは自動的に再起動されます。**Restore (リストア):**ほとんどの設定が工場出荷時の値に戻ります。その後、装置とアプリを再設定し、ブライnstallしなかったアプリを再インストールし、イベントやプリセットを再作成する必要があります。

### 重要

復元後に保存される設定は以下の場合のみです。

- ブートプロトコル (DHCPまたは静的)
- 静的IPアドレス
- デフォルトのルータ
- サブネットマスク
- 802.1Xの設定
- O3C settings (O3Cの設定)
- DNSサーバーIPアドレス

**Factory default (工場出荷時設定):**すべての設定を工場出荷時の値に戻します。その後、装置にアクセス可能なIPアドレスをリセットする必要があります。

### 注

検証済みのソフトウェアのみを装置にインストールするために、すべてのAxisの装置のソフトウェアにデジタル署名が付け加えられます。これによって、Axis装置の全体的なサイバーセキュリティの最低ラインがさらに上がります。詳細については、[axis.com](http://axis.com)でホワイトペーパー「Axis Edge Vault」を参照してください。

**AXIS OS upgrade (AXIS OSのアップグレード):**AXIS OSの新しいバージョンにアップグレードします。新しいリリースには、機能の改善やバグの修正、まったく新しい機能が含まれています。常にAXIS OSの最新のリリースを使用することをお勧めします。最新のリリースをダウンロードするには、[axis.com/support](http://axis.com/support)に移動します。アップグレード時には、以下の3つのオプションから選択できます。

- **Standard upgrade (標準アップグレード):**AXIS OSの新しいバージョンにアップグレードします。
- **Factory default (工場出荷時設定):**アップグレードすると、すべての設定が工場出荷時の値に戻ります。このオプションを選択すると、アップグレード後にAXIS OSを以前のバージョンに戻すことはできません。
- **Autorollback (オートロールバック):**設定した時間内にアップグレードを行い、アップグレードを確認します。確認しない場合、装置はAXIS OSの以前のバージョンに戻されます。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## webインターフェース

---

AXIS OS rollback (AXIS OSのロールバック):AXIS OSの以前にインストールしたバージョンに戻します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 詳細情報

### 詳細情報

#### 長距離接続

本製品は、メディアコンバータを経由した光ファイバーケーブルの設置に対応しています。光ファイバーケーブルを設置すると、次のようなメリットが得られます。

- 長距離接続
- 高速
- 長寿命
- 大容量のデータ送信
- 電磁干渉耐性

光ファイバーケーブルの設置の詳細については、[axis.com/learning/white-papers](https://axis.com/learning/white-papers)のホワイトペーパー「長距離監視-ネットワークビデオにおける光ファイバー通信」を参照してください。

メディアコンバータの設置方法の詳細については、本製品の『インストールガイド』を参照してください。

#### リモートフォーカス/ズーム

リモートフォーカス/ズーム機能を使用すると、コンピューターからカメラのフォーカスとズームを調整することができます。カメラの設置場所に行かなくても、シーンのフォーカス、画角、解像度を最適化できる便利な方法です。

#### プライバシーマスク

プライバシーマスクは、監視領域の一部を隠すユーザー定義のエリアです。ビデオストリームでは、プライバシーマスクは塗りつぶされたブロックまたはモザイク模様として表示されます。

プライバシーマスクは、すべてのスナップショット、録画されたビデオ、ライブストリームに表示されます。

VAPIX®アプリケーションプログラミングインターフェース (API) を使用して、プライバシーマスクを非表示にすることができます。

#### 重要

複数のプライバシーマスクを使用すると、製品のパフォーマンスに影響する場合があります。

複数のプライバシーマスクを作成できます。各マスクには3~10個のアンカーポイントを設定できます。

#### オーバーレイ

オーバーレイは、ビデオストリームに重ねて表示されます。オーバーレイは、タイムスタンプなどの録画時の補足情報や、製品のインストール時および設定時の補足情報を表示するために使用します。テキストまたは画像を追加できます。

ビデオストリーミングインジケータは、別のタイプのオーバーレイです。これは、ライブビューのビデオストリームが動作中であることを示します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 詳細情報

### ストリーミングとストレージ

#### ビデオ圧縮形式

使用する圧縮方式は、表示要件とネットワークのプロパティに基づいて決定します。以下から選択を行うことができます。

##### Motion JPEG

###### 注

Opus音声コーデックを確実にサポートするために、Motion JPEGストリームが常にRTP経由で送信されます。

Motion JPEGまたはMJPEGは、個々のJPEG画像の連続で構成されたデジタルビデオシーケンスです。これらの画像は、十分なレートで表示、更新されることで、連続的に更新される動きを表示するストリームが作成されます。人間の目に動画として認識されるためには、1秒間に16以上の画像を表示するフレームレートが必要になります。フルモーションビデオは、1秒間に30フレーム (NTSC) または25フレーム (PAL) で動画と認識されます。

Motion JPEGストリームは、かなりの帯域幅を消費しますが、画質に優れ、ストリームに含まれるすべての画像にアクセスできます。

##### H.264またはMPEG-4 Part 10/AVC

###### 注

H.264はライセンスされた技術です。このAxis製品には、H.264閲覧用のクライアントライセンスが1つ添付されています。ライセンスされていないクライアントのコピーをインストールすることは禁止されています。ライセンスを追加購入するには、Axisの販売代理店までお問い合わせください。

H.264を使用すると、画質を損なうことなく、デジタル映像ファイルのサイズを削減でき、Motion JPEG形式の場合と比較すると80%以上、従来のMPEG形式と比較すると50%以上を削減できます。そのため、ビデオファイルに必要なネットワーク帯域幅やストレージ容量が少なくなります。また、別の見方をすれば、より優れた映像品質が同じビットレートで得られることとなります。

##### H.265またはMPEG-H Part 2/HEVC

H.265を使用すると、画質を損なうことなくデジタルビデオファイルのサイズを削減でき、H.264に比べて25%以上縮小することができます。

###### 注

- H.265はライセンスされた技術です。このAxis製品には、H.265閲覧用のクライアントライセンスが1つ添付されています。ライセンスされていないクライアントのコピーをインストールすることは禁止されています。ライセンスを追加購入するには、Axisの販売代理店までお問い合わせください。
- ほとんどのWebブラウザはH.265のデコードに対応していないため、カメラはWebインターフェースでH.265をサポートしていません。その代わりに、H.265のデコーディングに対応した映像管理システムやアプリケーションを使用できます。

### 画像、ストリーム、およびストリームプロファイルの各設定の相互関連性について

[Image (画像)] タブには、製品からのすべてのビデオストリームに影響を与えるカメラ設定が含まれています。このタブで変更した内容は、すべてのビデオストリームと録画にすぐに反映されます。

[Stream (ストリーム)] タブには、ビデオストリームの設定が含まれています。解像度やフレームレートなどを指定せずに、製品からのビデオストリームを要求している場合は、これらの設定が使用されます。[Stream (ストリーム)] タブで設定を変更すると、実行中のストリームには影響しませんが、新しいストリームを開始したときに有効になります。

[Stream profiles (ストリームプロファイル)] の設定は、[Stream (ストリーム)] タブの設定よりも優先されます。特定のストリームプロファイルを持つストリームを要求すると、ストリームにそのプロファイルの設定が含まれます。ストリームプロファイルを指定せずにストリームを要求した場合、または製品に存在しないストリームプロファイルを要求した場合、ストリームに [Stream (ストリーム)] タブの設定が含まれます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

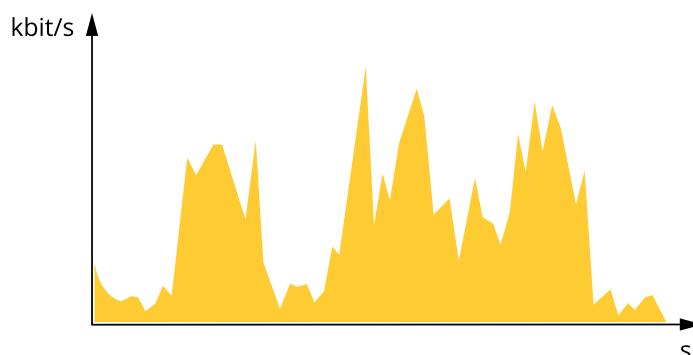
## 詳細情報

### ビットレート制御

ビットレート制御で、ビデオストリームの帯域幅の使用量を管理することができます。

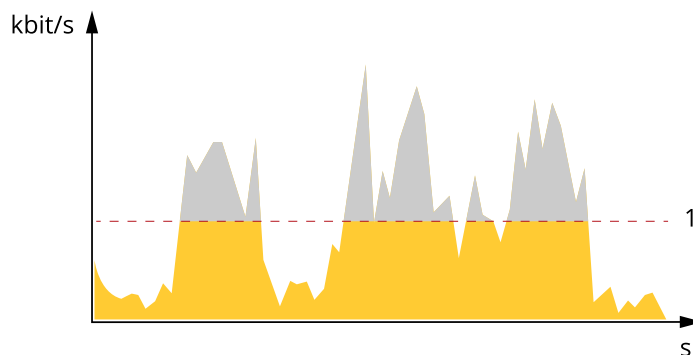
#### 可変ビットレート (VBR)

可変ビットレートでは、シーン内の動きのレベルに基づいて帯域幅の使用量が変化します。シーン内の動きが多いほど、多くの帯域幅が必要です。ビットレートが変動する場合は、一定の画質が保証されますが、ストレージのマーヅを確認する必要があります。



#### 最大ビットレート (MBR)

最大ビットレートでは、目標ビットレートを設定してシステムのビットレートを制限することができます。瞬間的なビットレートが指定した目標ビットレート以下に保たれていると、画質またはフレームレートが低下することがあります。画質とフレームレートのどちらを優先するかを選択することができます。目標ビットレートは、予期されるビットレートよりも高い値に設定することをお勧めします。これにより、シーン内で活動レベルが高い場合にマーヅを確保します。



1 目標ビットレート

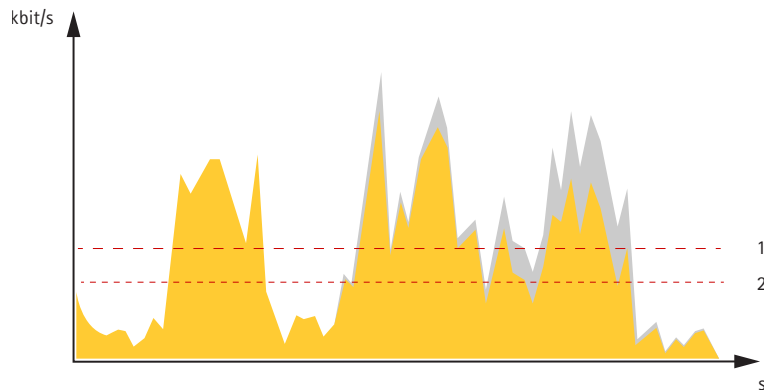
#### 平均ビットレート (ABR)

平均ビットレートでは、より長い時間スケールにわたってビットレートが自動的に調整されます。これにより、指定した目標を達成し、使用可能なストレージに基づいて最高画質のビデオを得ることができます。動きの多いシーンでは、静的なシーンと比べてビットレートが高くなります。平均ビットレートオプションを使用すると、多くのアクティビティがあるシーンで画質が向上する可能性が高くなります。指定した目標ビットレートに合わせて画質が調整されると、指定した期間(保存期間)、ビデオストリームを保存するために必要な総ストレージ容量を定義できます。次のいずれかの方法で、平均ビットレートの設定を指定します。

- 必要なストレージの概算を計算するには、目標ビットレートと保存期間を設定します。
- 使用可能なストレージと必要な保存期間に基づいて平均ビットレートを計算するには、目標ビットレートカリキュレーターを使用します。

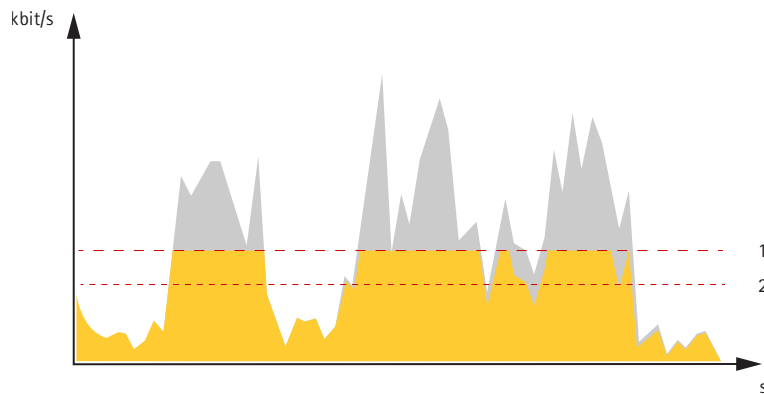
# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 詳細情報



- 1 目標ビットレート
- 2 実際の平均ビットレート

平均ビットレートオプションの中で、最大ビットレートをオンにし、目標ビットレートを指定することもできます。



- 1 目標ビットレート
- 2 実際の平均ビットレート

## サイバーセキュリティ

サイバーセキュリティに関する製品固有の情報については、[axis.com](http://axis.com)の製品データシートを参照してください。

AXIS OSのサイバーセキュリティの詳細情報については、『*AXIS OS強化ガイド*』を参照してください。

### Axis Edge Vault

ハードウェアベースのサイバーセキュリティプラットフォーム「Axis Edge Vault」により、Axisデバイスを保護することができます。装置のIDと整合性を保証し、不正アクセスから機密情報を保護する機能を提供します。これは、エッジデバイスセキュリティに関する専門知識を駆使して、暗号コンピューティングモジュール（セキュアエレメントやTPM）とSoCセキュリティ（TEEやセキュアブート）に基づき構築された強力な基盤により成り立っています。

### 署名付きOS

署名付きOSは、ソフトウェアベンダーがAXIS OSイメージを秘密鍵で署名することで実装されます。オペレーティングシステムに署名が付けられると、装置はインストール前にソフトウェアを検証するようになります。装置でソフトウェアの整合性が損なわれていることが検出された場合、AXIS OSのアップグレードは拒否されます。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 詳細情報

### セキュアブート

セキュアブートは、暗号化検証されたソフトウェアの連続したチェーンで構成される起動プロセスで、不変メモリ(ブートROM)から始まります。署名付きOSの使用に基づいているため、セキュアブートを使うと、装置は認証済みのソフトウェアを使用した場合のみ起動できます。

### 安全なキーストア

秘密鍵の保護と暗号化動作のセキュアな実行のための改ざん防止環境です。これにより、セキュリティ侵害が発生した場合も、不正アクセスや悪質な抽出を防止することができます。セキュリティ要件に応じて、Axisデバイスには、ハードウェアで保護された安全なキーストアが可能となるハードウェアベースの暗号コンピューティングモジュールを1つまたは複数搭載することができます。セキュリティ要件に応じて、Axis装置は、TPM 2.0 (Trusted Platform Module) やセキュアエレメント、および/またはTEE (Trusted Execution Environment) などのハードウェアベースの暗号コンピューティングモジュールを1台以上持つことができ、ハードウェアで保護されたセキュリティキーストアを提供します。さらに、一部のAxis製品には、FIPS 140-2 Level 2認定のセキュアキーストアを備えています。

### AxisデバイスID

デバイスIDの信頼性を確立するには、デバイスの出所を確認できることが鍵となります。Axis Edge Vaultを搭載したデバイスには、生産工程で、工場プロビジョニングされ、国際規格 (IEEE 802.1AR) に準拠した一意のAxisデバイスID証明書が割り当てられます。これがデバイスの出所を証明するパスポートのような役割を果たします。デバイスIDは、Axisルート証明書により署名された証明要素として、セキュリティで保護されたキーストアに安全かつ永続的に格納されます。お客様のITインフラストラクチャーでデバイスIDを活用し、装置のセキュアな自動化オンボーディングや、装置のセキュアな識別に役立てることができます。

### 署名付きビデオ

署名付きビデオにより、ビデオファイルの管理のチェーンを証明することなく、映像の証拠が改ざんされていないことを確認できるようになります。セキュリティで保護されたキーストアに安全に格納されている独自のビデオ署名キーにより、各カメラのビデオストリームに署名が追加されます。ビデオを再生する際に、ビデオが改ざんされていないかどうかファイルプレーヤーに表示されます。ビデオに署名が付いていることで、映像を元のカメラまで遡って追跡し、映像がカメラから出た後に改ざんされていないことを確認することが可能となります。

### EFS (暗号化ファイルシステム)

安全なキーストアにより、ファイルシステムに強力な暗号化を適用することで、悪質な情報の抽出や設定の改ざんを防止することができます。これにより、装置が使用されていないときや、装置への認証されていないアクセスが行われたとき、Axis装置が盗難されたときに、ファイルシステムに保存されているデータが抽出されたり改ざんされたりすることがなくなります。セキュアブートプロセス中、読み書き可能なファイルシステムは復号化され、Axis装置でマウントして使用できるようになります。

Axis装置のサイバーセキュリティ機能の詳細については、[axis.com/learning/white-papers](https://axis.com/learning/white-papers)にアクセスし、サイバーセキュリティを検索してください。

### Axisセキュリティ通知サービス

Axisは、Axis装置に関する脆弱性やその他のセキュリティ関連事項についての情報を提供する通知サービスを運営しています。通知を受け取るには、[axis.com/security-notification-service](https://axis.com/security-notification-service)で購読手続きを行うことができます。

### 脆弱性の管理

お客様の脆弱性リスクを最小限に抑えるため、AxisはCVE (共通脆弱性識別子) 採番機関として業界標準に従って、装置、ソフトウェア、およびサービスで発見された脆弱性の管理と対応を行っています。Axisの脆弱性管理ポリシー、脆弱性の報告方法、すでに公開されている脆弱性、対応するセキュリティ勧告の詳細については、[axis.com/vulnerability-management](https://axis.com/vulnerability-management)をご覧ください。



# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 詳細情報

---

### Axis装置のセキュアな動作

工場出荷時の設定のAxis装置は、セキュアなデフォルトの保護メカニズムで事前に設定されています。装置の設置時には、より多くのセキュリティ設定を使用することをお勧めします。Axisの強化ガイドやその他のサイバーセキュリティ関連ドキュメントの詳細については、[axis.com/support/cybersecurity/resources](https://axis.com/support/cybersecurity/resources)にアクセスしてください。

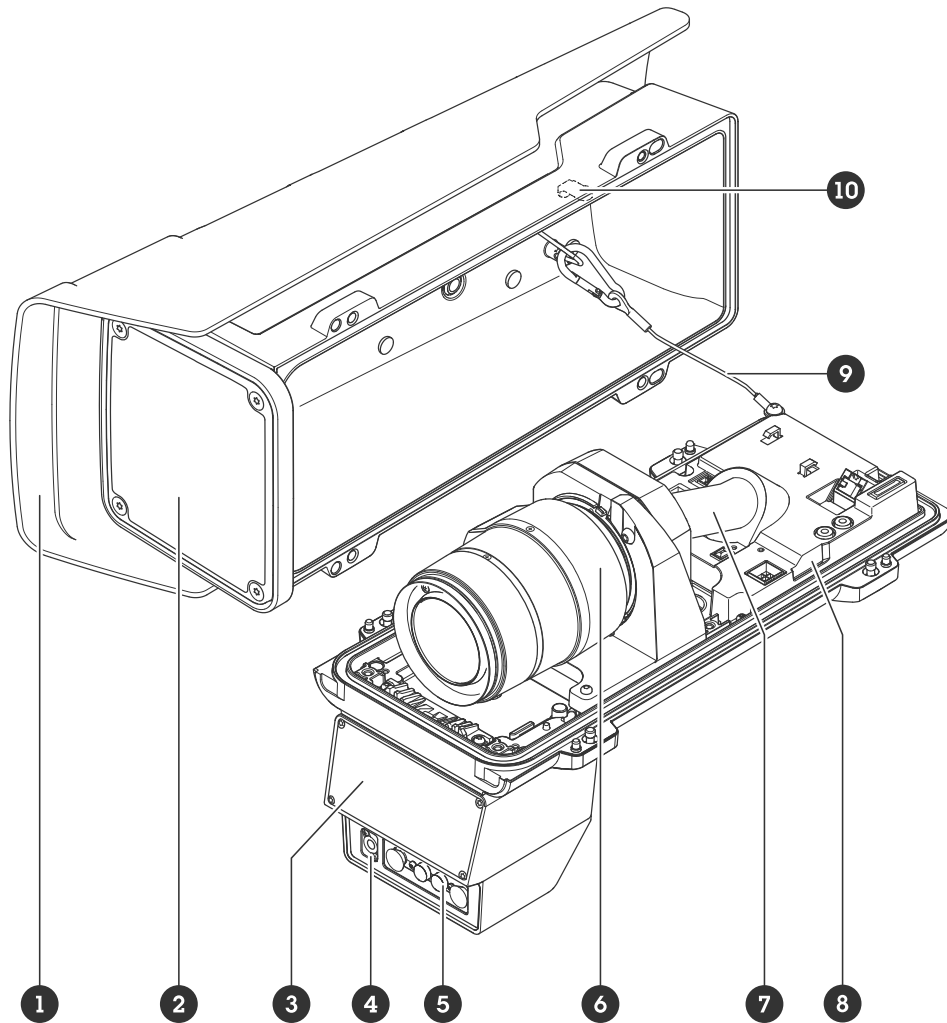
# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 仕様

---

### 仕様

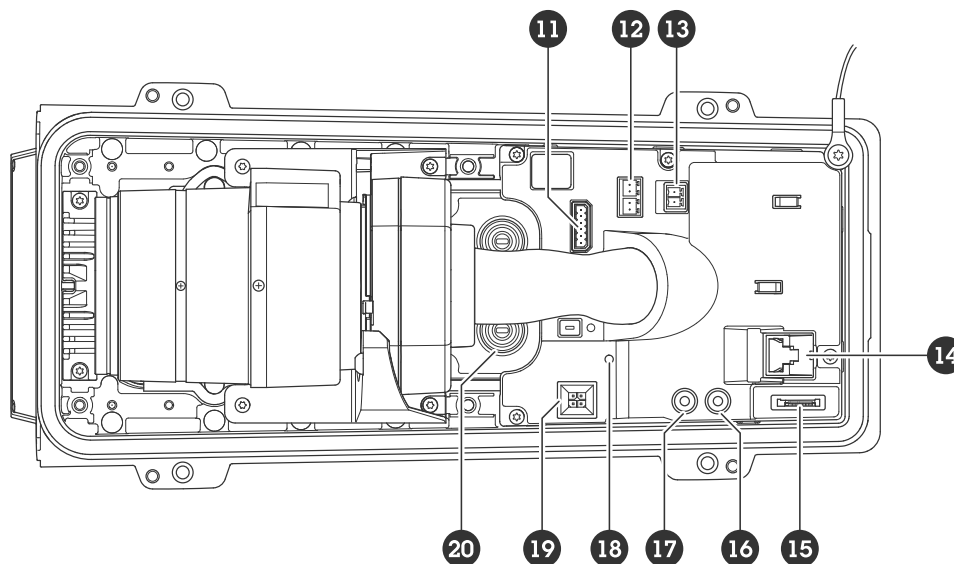
### 製品概要



- 1 ウェザーシールド
- 2 ウィンドウ
- 3 レーダー
- 4 光センサー
- 5 赤外線照明LED
- 6 光学ユニット
- 7 ケーブルカバー
- 8 侵入アラームセンサー
- 9 安全ワイヤー
- 10 侵入アラームマグネット

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 仕様



- 11 I/Oコネクタ
- 12 RS485/RS422コネクタ
- 13 電源コネクタ
- 14 ネットワークコネクタ (PoE)
- 15 microSDカードスロット
- 16 音声出力
- 17 音声入力
- 18 ステータスLED
- 19 コントロールボタン
- 20 ケーブルガスカートM20 ×2

## LEDインジケータ

### 注

- ・ ステータスLEDは、イベントの発生時に点滅させることができます。
- ・ ケーシングを閉じると、LEDは消灯します。

ステータスLED	説明
消灯	接続時および正常動作時です。
緑	起動後正常に動作する場合、10秒間、緑色に点灯します。
オレンジ	起動時に点灯し、装置のソフトウェアのアップグレード中、または工場出荷時の設定にリセット中に点滅します。
オレンジ/赤	ネットワーク接続が利用できないか、失われた場合は、オレンジ色/赤色で点滅します。
赤	装置のソフトウェアのアップグレードに失敗しました。

## SDカードスロット

本装置は、microSD/microSDHC/microSDXCカードに対応しています。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 仕様

推奨するSDカードについては、[axis.com](http://axis.com)を参照してください。

 microSD、microSDHC、およびmicroSDXCロゴは、SD-3C LLCの商標です。microSD、microSDHC、microSDXCは、米国および/または他の国々におけるSD-3C, LLCの商標または登録商標です。

## ボタン

### コントロールボタン

コントロールボタンは、以下の用途で使用します。

- ・ 製品を工場出荷時の設定にリセットする。を参照してください。
- ・ インターネット経由でワンクリッククラウド接続 (O3C) サービスに接続します。接続するには、ステータスLEDが緑色に点滅するまで約3秒間ボタンを押し続けます。

### 侵入アラームスイッチ

侵入警告スイッチを使用して、誰かが装置のハウジングを開いたときに通知を受け取ることができます。スイッチがアクティブになったときに装置がアクションを実行するためのルールを作成します。を参照してください。

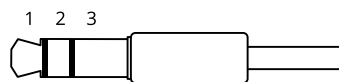
## コネクター

### ネットワークコネクター

Power over Ethernet Plus (PoE+) 対応RJ45イーサネットコネクター

### 音声コネクター

- ・ **音声入力** - モノラルマイクロフォンまたはラインインモノラル信号用 (左チャンネルはステレオ信号で使用) 3.5 mm入力。
- ・ **音声入力** - デジタルマイクロフォン、アナログモノラルマイクロフォンまたはラインインモノラル信号用 (左チャンネルはステレオ信号で使用) 3.5 mm入力。
- ・ **音声出力** - 3.5 mm音声 (ラインレベル) 出力 (パブリックアドレス (PA) システムまたはアンプ内蔵アクティブスピーカーに接続可能)。音声出力には、ステレオコネクタを使用する必要があります。



### 音声入力

1 チップ	2 リング	3 スリーブ
アンバランス型マイクロフォン (エレクトレット電源あり、なし) またはライン入力	選択されている場合、エレクトレット電源	アース
バランス型マイクロフォン (ファントム電源あり、なし) またはライン入力、「ホット」信号	バランス型マイクロフォン (ファントム電源あり、なし) またはライン入力、「コールド」信号	アース
デジタル信号	選択されている場合、リング電源	アース

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 仕様

### 音声出力

1 チップ	2 リング	3 スリーブ
チャンネル1、アンバランス型ライン、モノラル	チャンネル1、アンバランス型ライン、モノラル	アース

### I/Oコネクタ

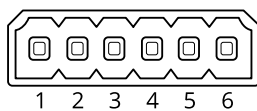
I/Oコネクタに外部装置を接続し、動体検知、イベントトリガー、アラーム通知などと組み合わせて使用することができます。I/Oコネクタは、0V DC基準点と電力(12V DC出力)に加えて、以下のインターフェースを提供します。

**デジタル入力** - 開回路と閉回路の切り替えが可能な装置 (PIRセンサー、ドア/窓の接触、ガラス破損検知器など) を接続するための入力です。

**状態監視入力** - デジタル入力のいたづらを検知する機能が有効になります。

**デジタル出力** - リレーやLEDなどの外部装置を接続します。接続された装置は、VAPIX®アプリケーションプログラミングインターフェースを通じたイベントまたは本装置のwebインターフェースから有効にすることができます。

6ピンターミナルブロック

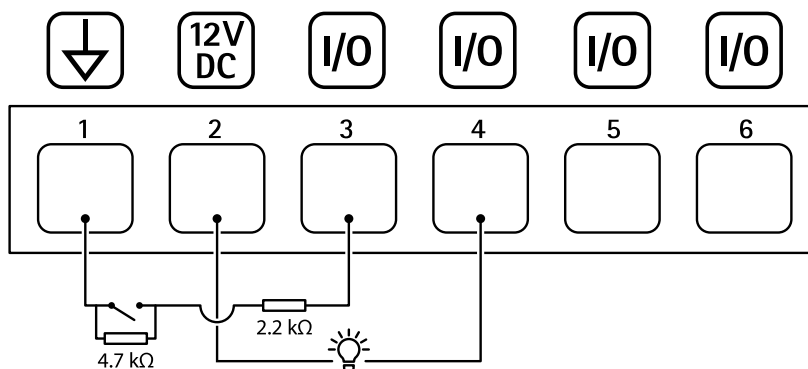


機能	ピン	メモ	仕様
DCアース	1		0V DC
DC出力	2	補助装置の電源供給に使用できます。 注:このピンは、電源出力としてのみ使用できます。	12V DC 最大負荷 = 50 mA
設定可能 (入力または出力)	3-6	デジタル入力/状態監視 - 動作させるにはピン1に接続し、動作させない場合はフロート状態 (未接続) のままにします。状態監視を使用するには、終端抵抗器を設置します。抵抗器を接続する方法については、接続図を参照してください。	0~30V DC (最大)
		デジタル出力 - アクティブ時はピン1 (DCアース) に内部で接続し、非アクティブ時はフロート状態 (未接続) になります。リレーなどの誘導負荷とともに使用する場合は、過渡電圧から保護するために、負荷と並列にダイオードを接続します。	0~30V DC (最大)、オープンドレイン、100 mA

例:

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

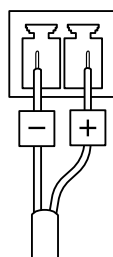
## 仕様



- 1 DCアース
- 2 DC出力12 V、最大50 mA
- 3 I/O (状態監視として設定)
- 4 I/O (出力として設定)
- 5 設定可能I/O
- 6 設定可能I/O

### 電源コネクタ

DC電源入力用2ピンターミナルブロック。定格出力が100 W以下または5 A以下の安全特別低電圧 (SELV) に準拠した有限電源 (LPS) を使用してください。

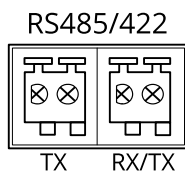


### RS485/RS422コネクタ

RS485/RS422シリアルインターフェース用2ピンターミナルブロック×2。

シリアルポートの設定により、次のモードをサポート可能。

- 2ワイヤーRS485半二重
- 4ワイヤーRS485全二重
- 2ワイヤーRS422単方向
- 4ワイヤーRS422全二重ポイントツーポイント通信





# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 仕様

---

機能	メモ
RS485/RS422 TX(A)	RS422および4ワイヤーRS485のTXペア
RS485/RS422 TX(B)	
RS485AまたはRS485/422 RX(A)	すべてのモードのRXペア (2ワイヤーRS485のRX/TXペア)
RS485BまたはRS485/422 RX(B)	

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## 装置を清掃する

---

### 装置を清掃する

装置はぬるま湯で洗浄できます。

#### **注意**

- 強力な化学薬品は装置を損傷する可能性があります。窓ガラス用洗剤やアセトンなどの化学薬品を使用して装置をクリーニングしないでください。
  - シミの原因となるため、直射日光や高温下での清掃は避けてください。
1. 圧縮空気を使用すると、装置からほこりやごみを取り除くことができます。
  2. 必要に応じて、ぬるま湯に浸した柔らかいマイクロファイバーの布で装置を清掃してください。
  3. シミを防ぐために、きれいな非研磨性の布で装置から水分を拭き取ってください。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## トラブルシューティング

### トラブルシューティング

#### 工場出荷時の設定にリセットする

##### 警告

⚠ 本製品は有害な光を放射することがあります。眼に有害となる可能性があります。動作ランプを凝視しないでください。

##### 重要

工場出荷時の設定へのリセットは慎重に行ってください。工場出荷時の設定へのリセットを行うと、IPアドレスを含むすべての設定が工場出荷時の値にリセットされます。

本製品を工場出荷時の設定にリセットするには、以下の手順に従います。

1. 本製品の電源を切ります。
2. コントロールボタンを押した状態で電源を再接続します。を参照してください。
3. ステータスLEDインジケータがオレンジで点滅するまでコントロールボタンを15～30秒間押し続けます。
4. コントロールボタンを放します。プロセスが完了すると、ステータスLEDが緑色に変わります。ネットワーク上にDHCPサーバーがない場合、装置のIPアドレスのデフォルトは次のいずれかになります。
  - **AXIS OS 12.0以降の装置:** リンクローカルアドレスサブネット (169.254.0.0/16) から取得
  - **AXIS OS 11.11以前の装置:** 192.168.0.90/24
5. インストールおよび管理ソフトウェアツールを使用して、IPアドレスの割り当て、パスワードの設定、装置へのアクセスを行います。

[axis.com/support](https://axis.com/support)のサポートページに、インストールおよび管理ソフトウェアツールが用意されています。

装置のwebインターフェースを使用して、各種パラメータを工場出荷時の設定に戻すこともできます。**[Maintenance (メンテナンス) > Factory default (工場出荷時の設定)]**に移動し、**[Default (デフォルト)]**をクリックします。

#### AXIS OSのオプション

Axisは、アクティブトラックまたは長期サポート (LTS) トラックのどちらかによって、装置のソフトウェアの管理を提供します。アクティブトラックでは、最新の製品機能すべてに常時アクセスできますが、LTSトラックの場合、バグフィックスやセキュリティ更新に重点を置いた定期的リリースが提供される固定プラットフォームを使用します。

最新の機能にアクセスする場合や、Axisのエンドツーエンドシステム製品を使用する場合は、アクティブトラックのAXIS OSを使用することをお勧めします。最新のアクティブトラックに対して継続的な検証が行われないサードパーティの統合を使用する場合は、LTSトラックをお勧めします。LTSにより、大きな機能的な変更や既存の統合に影響を与えることなく、サイバーセキュリティを維持することができます。Axis装置のソフトウェア戦略の詳細については、[axis.com/support/device-software](https://axis.com/support/device-software)にアクセスしてください。

#### AXIS OSの現在のバージョンを確認する

装置の機能はAXIS OSによって決まります。問題のトラブルシューティングを行う際は、まずAXIS OSの現在のバージョンを確認することをお勧めします。最新バージョンには、特定の問題の修正が含まれていることがあります。

AXIS OSの現在のバージョンを確認するには:

1. 装置のwebインターフェース > **[Status (ステータス)]** に移動します。

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## トラブルシューティング

2. [Device info (デバイス情報)] で、AXIS OSのバージョンを確認します。

### AXIS OSをアップグレードする

#### 重要

- ・ 事前設定済みの設定とカスタム設定は、装置のソフトウェアのアップグレード時に保存されます (その機能が新しいAXIS OSで利用できる場合)。ただし、この動作をAxis Communications ABが保証しているわけではありません。
- ・ アップグレードプロセス中は、装置を電源に接続したままにしてください。

#### 注

アクティブトラックのAXIS OSの最新バージョンで装置をアップグレードすると、製品に最新機能が追加されます。アップグレードする前に、AXIS OSと共に提供されるアップグレード手順とリリースノートを必ずお読みください。AXIS OSの最新バージョンとリリースノートについては、[axis.com/support/device-software](http://axis.com/support/device-software)にアクセスしてください。

1. AXIS OSのファイルをコンピューターにダウンロードします。これらのファイルは[axis.com/support/device-software](http://axis.com/support/device-software)から無料で入手できます。
2. デバイスに管理者としてログインします。
3. [Maintenance (メンテナンス)] > [AXIS OS upgrade (AXIS OSのアップグレード)] に移動し、[Upgrade (アップグレード)] をクリックします。

アップグレードが完了すると、製品は自動的に再起動します。

### 技術的な問題、ヒント、解決策

このページで解決策が見つからない場合は、[axis.com/support](http://axis.com/support)のトラブルシューティングセクションに記載されている方法を試してみてください。

#### AXIS OSのアップグレード時の問題

AXIS OSのアップグレードに失敗する	アップグレードに失敗した場合、装置は前のバージョンを再度読み込みます。最も一般的な理由は、AXIS OSの間違ったファイルがアップロードされた場合です。装置に対応したAXIS OSのファイル名であることを確認し、再試行してください。
AXIS OSのアップグレード後の問題	アップグレード後に問題が発生する場合は、[Maintenance (メンテナンス)] ページから、以前にインストールされたバージョンにロールバックします。

#### IPアドレスの設定で問題が発生する

デバイスが別のサブネット上にある	デバイス用のIPアドレスと、デバイスへのアクセスに使用するコンピューターのIPアドレスが異なるサブネットにある場合は、IPアドレスを設定することはできません。ネットワーク管理者に連絡して、適切なIPアドレスを取得してください。
------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## トラブルシューティング

---

IPアドレスが別のデバイスで使用されている	デバイスをネットワークから切断します。pingコマンドを実行します (コマンドウィンドウまたはDOSウィンドウで、pingコマンドとデバイスのIPアドレスを入力します)。 <ul style="list-style-type: none"><li>もし、「Reply from &lt;IP address&gt;: bytes=32; time=10...」という応答を受取った場合は、ネットワーク上の別の装置でそのIPアドレスがすでに使われている可能性があります。ネットワーク管理者から新しいIPアドレスを取得し、デバイスを再度インストールしてください。</li><li>もし、「Request timed out」が表示された場合は、AxisデバイスでそのIPアドレスを使用できます。この場合は、すべてのケーブル配線をチェックし、デバイスを再度インストールしてください。</li></ul>
同じサブネット上の別のデバイスとIPアドレスが競合している可能性がある	DHCPサーバーによって動的アドレスが設定される前は、Axisデバイスは静的IPアドレスを使用します。つまり、デフォルトの静的IPアドレスが別のデバイスでも使用されていると、デバイスへのアクセスに問題が発生する可能性があります。

### ブラウザから装置にアクセスできない

---

ログインできない	HTTPSが有効になっているときは、ログインを試みるときに正しいプロトコル (HTTP または HTTPS) を使用していることを確認してください。場合によっては、ブラウザのアドレスフィールドに手動でhttpまたはhttpsを入力する必要があります。rootアカウントのパスワードを忘れた場合は、装置を工場出荷時の設定にリセットする必要があります。を参照してください。
DHCPによってIPアドレスが変更された	DHCPサーバーから取得したIPアドレスは動的なアドレスであり、変更されることがあります。IPアドレスが変更された場合は、AXIS IP UtilityまたはAXIS Device Managerを使用してデバイスのネットワーク上の場所を特定してください。デバイスのモデルまたはシリアル番号、あるいはDNS名 (設定されている場合) を使用してデバイスを識別します。必要に応じて、静的IPアドレスを手動で割り当てることができます。手順については、 <a href="http://axis.com/support">axis.com/support</a> にアクセスしてください。
IEEE 802.1X使用時の証明書エラー	認証を正しく行うには、Axisデバイスの日付と時刻をNTPサーバーと同期させなければなりません。[System (システム) > Date and time (日付と時刻)] に移動します。

### 装置にローカルにアクセスできるが、外部からアクセスできない

---

装置に外部からアクセスする場合は、以下のいずれかのWindows®向けアプリケーションを使用することをお勧めします。 <ul style="list-style-type: none"><li>AXIS Camera Station 5:30日間の試用版を無料で使用でき、中小規模のシステムに最適です。</li><li>AXIS Camera Station Pro:90日間の試用版を無料で使用でき、中小規模のシステムに最適です。</li></ul> 手順とダウンロードについては、 <a href="http://axis.com/vms">axis.com/vms</a> にアクセスしてください。
----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

### MQTTオーバSSLを使用してポート8883経由で接続できない

---

ファイアウォールによって、ポート8883が安全ではないと判断されたため、ポート8883を使用するトラフィックがブロックされています。	場合によっては、サーバー/ブローカーによってMQTT通信に特定のポートが提供されていない可能性があります。この場合でも、HTTP/HTTPSトラフィックに通常使用されるポート経由でMQTTを使用できる可能性があります。 <ul style="list-style-type: none"><li>サーバー/ブローカーが、通常はポート443経由で、WebSocket/WebSocket Secure (WS/WSS) をサポートしている場合は、代わりにこのプロトコルを使用してください。サーバー/ブローカープロバイダーに問い合わせ、WS/WSSがサポートされているかどうか、どのポートと基本パスを使用するかを確認してください。</li><li>サーバー/ブローカーがALPNをサポートしている場合、MQTTの使用は443などのオープンポートでネゴシエートできます。ALPNのサポートの有無、使用するALPNプロトコルとポートについては、サーバー/ブローカーのプロバイダーに確認してください。</li></ul>
--------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

# AXIS Q1686-DLE Radar-Video Fusion Camera

## トラブルシューティング

---

### AXIS License Plate Verifier 使用時のオーバーレイの問題

---

ナンバープレートオーバーレイは、装置の画面上のコントロールでは使用できません

AXIS License Plate Verifierをインストールした後、ナンバープレートオーバーレイを装置の画面上のコントロールで使用できない場合は、装置を再起動してください。[Maintenance (メンテナンス)] ページに移動して、[Restart (再起動)] をクリックします。

装置の画面上のコントロールでナンバープレートオーバーレイに速度が表示されない

AXIS License Plate Verifierをインストールした後、ナンバープレートオーバーレイに速度が表示されない場合は、装置の取り付け高さがWebインターフェースで正しく設定されていることを確認してください。装置の設置高さを設定するには、[Radar > Settings > General > Mounting height (レーダー > 設定 > 全般 > 取り付け高さ)] に移動します。

### パフォーマンスに関する一般的な検討事項

最も重要な検討事項には次のようなものがあります。

- ・ 貧弱なインフラによるネットワークの使用率が高いと帯域幅に影響します。

### サポートに問い合わせる

さらにサポートが必要な場合は、[axis.com/support](https://axis.com/support)にアクセスしてください。



