

# Suivi automatique par fusion radar-vidéo (bord à bord)

## À propos du suivi automatique par fusion radar-vidéo

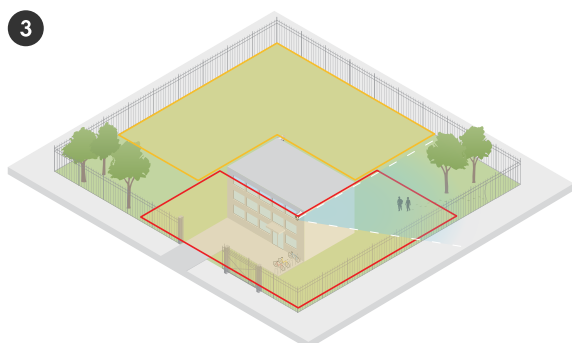
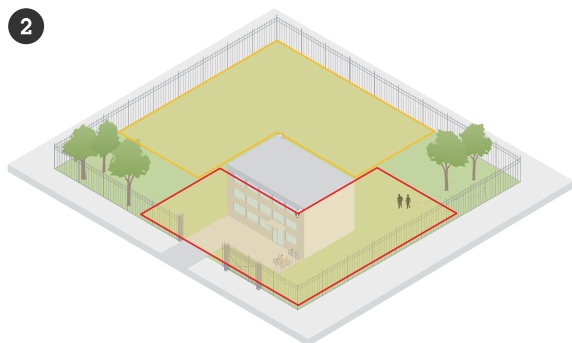
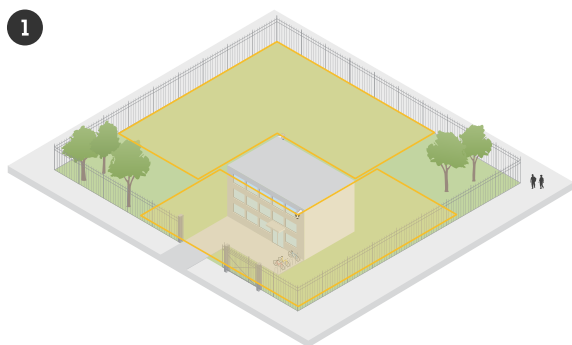
La fusion des données radar et vidéo permet de détecter, de classer et de suivre les objets en mouvement. Grâce au suivi automatique par fusion radar-vidéo bord à bord, vous combinez les capacités d'un radar et d'une caméra PTZ en périphérie. Le radar détecte et identifie un objet en mouvement, puis oriente la caméra vers celui-ci. La caméra effectue immédiatement un zoom avant sur l'objet et commence à le suivre. Pour plus de précision, la caméra vérifie la classification des objets effectuée par le radar et déclenche l'alarme.

### Important

- Le suivi automatique par fusion radar-vidéo nécessite le montage d'une caméra PTZ ARTPEC-9 associée à un radar ARTPEC-9. Cette fonctionnalité devient disponible une fois que vous avez appairé les périphériques.
- N'utilisez pas le suivi automatique dans les zones à forte circulation telles que les routes et les parkings. Les mouvements continus usent le moteur PTZ de la caméra.
- Vous pouvez utiliser le suivi automatique dans les zones très fréquentées comme des parkings pendant les périodes de faible affluence, par exemple la nuit.

### Exemple d'utilisation du suivi automatique par fusion radar-vidéo

Dans cet exemple, nous souhaitons suivre les objets qui se déplacent à l'intérieur d'une zone clôturée. Une caméra PTZ a été installée avec le radar afin de valider les alarmes et de fournir une classification précise grâce à la technologie de fusion radar-vidéo.



1. Des intrus se déplacent à l'extérieur de la clôture, sans déclencher d'alarme.
2. Des intrus font effraction à travers la clôture, le radar les détecte et déclenche une alarme.

3. Le radar oriente la caméra PTZ vers les intrus, et permet à la caméra de valider l'alarme grâce à l'analyse vidéo.

### MISE EN ROUTE

#### Important

Vous effectuez tous les paramètres via l'interface web de la caméra. Vous n'avez pas besoin de vous connecter à l'interface web du radar.

Pour configurer le suivi automatique par fusion radar-vidéo :

1. **Montez les périphériques.** Montez la caméra PTZ et le radar ensemble conformément aux instructions fournies dans le guide d'installation du radar.
2. **Appairez les périphériques.** Appairez la caméra au radar via l'interface web de la caméra. Concernant les instructions, consultez *Appairer la camera à un radar*, on page 4.
3. **Réglez le paramètre de hauteur de montage du radar.** Définissez la hauteur du montage dans l'interface web de la caméra. Pour plus d'instructions, consultez *Régler la hauteur de montage*, on page 5.
4. **Alignez les périphériques.** Concernant les instructions, consultez *Alignez la caméra et le radar*, on page 5.
5. **Alignez la scène sur la vue radar.** Pour savoir où se déplacent les objets et où se trouvent les objets statiques dans la scène, vous pouvez utiliser les tracés d'objets et ajouter une carte en arrière-plan de la vue radar. Concernant les instructions, consultez *Mettez en correspondance le flux radar avec le monde réel*, on page 5.
6. **Configurez des scénarios radar.** Créez un ou plusieurs scénarios radar pour la détection d'objets en mouvement. Concernant les instructions, consultez *Créez des scénarios radar pour la détection d'objets*, on page 6.
7. **Vérifiez l'installation et la configuration.** Nous vous recommandons de vérifier l'installation et les scénarios radar. Concernant les instructions, consultez .
8. **Configurez le suivi automatique.** Configurez le suivi automatique en créant un ou plusieurs profils de suivi. Concernant les instructions, consultez *Créez des profils de suivi automatique pour suivre des objets*, on page 9.
9. **Créez une règle.** Créez une règle pour réaliser l'enregistrement des flux lorsque le suivi automatique est activé. Concernant les instructions, consultez *Créez une règle pour réaliser l'enregistrement du moment où le suivi automatique est activé*, on page 10.

### Appairer la camera à un radar

L'appairage de radar est une configuration unidirectionnelle dans laquelle vous appairez une caméra à un radar et utilisez la caméra pour configurer et gérer les deux périphériques. La caméra dispose d'un canal dédié au flux radar, et une fois les périphériques appairés, ce flux est automatiquement assigné à ce canal.


#### Remarque

Veuillez vous assurer que les périphériques appairés utilisent la même version d'AXIS OS.

Avant de commencer :

- Vérifiez que la caméra et le radar sont orientés vers le même domaine d'intérêt.
- Assurez-vous que la caméra et le radar sont synchronisés sur la même source temporelle. Pour vérifier l'état de la synchronisation de l'heure, allez à **Installation > Time sync status (État de la synchronisation horaire)** sur chaque périphérique.

Appairer la caméra au radar :

1. Dans l'interface web de la caméra, allez à **System (Système) > Edge-to-edge (Bord à bord) > Pairing (Appairage)**.
2. Cliquez sur  **Add (Ajouter)**.
3. Dans la liste des types d'appairements, sélectionnez **Radar**.
4. Saisissez le nom de l'hôte, le nom d'utilisateur et le mot de passe pour le radar.

5. Cliquez sur **Connect (Connecter)** pour appairer les périphériques.  
Une fois la connexion établie, les paramètres du radar sont disponibles dans l'interface web de la caméra.

### Remarque

Lorsque vous effectuez une mise à niveau de la version d'AXIS OS de la caméra, veillez à effectuer une mise à niveau du radar vers la même version afin de maintenir votre système à jour. Nous vous recommandons d'utiliser un système de gestion des périphériques tel qu'AXIS Device Manager.

## Régler la hauteur de montage

Veillez définir la hauteur du montage du radar dans l'interface web de la caméra. Il est très important de respecter la bonne hauteur de montage pour que le suivi automatique fonctionne correctement.

Mesurez le plus précisément possible la hauteur entre le sol et le radar. Si le sol est irrégulier, effectuez la mesure à partir du niveau moyen du sol plutôt qu'à partir d'un seul point.

1. Accédez à **Radar > Settings > General (Radar > Paramètres > Général)**.
2. Définissez la hauteur sous le paramètre **Mounting height (Hauteur de montage)**.

## Alignez la caméra et le radar

Pour que la caméra puisse suivre les objets détectés par le radar, vous devez aligner le point zéro de rotation de la caméra sur celui du radar.

1. Allez à **Status (État) > Camera and radar alignment (Alignement de la caméra et du radar)** et cliquez sur **Align devices (Aligner les dispositifs)**.
2. Veuillez suivre les instructions étape par étape. À l'étape 2, sélectionnez l'image de la caméra qui correspond le mieux au centre du champ de vision du radar.

Si vous souhaitez réaligner le décalage panoramique ultérieurement, vous pouvez le faire à partir d'ici en cliquant sur **Realign devices (Réajuster les périphériques)**.

## Mettez en correspondance le flux radar avec le monde réel

Quand on regarde le flux radar, il est difficile de comprendre à quoi il correspond dans la réalité ou par rapport au champ de la caméra. Pour vous aider à repérer le lieu des bâtiments, des arbres ou des buissons, ainsi que les déplacements des personnes ou des voitures, vous pouvez :

- Afficher une carte en arrière-plan du flux radar. Concernant les instructions, consultez *Utilisez une carte pour comprendre la vue radar, on page 5*.
- Représenter la scène à l'aide de tracés d'objets. Concernant les instructions, consultez *Utilisez les tracés pour comprendre la vue radar, on page 6*.

## Utilisez une carte pour comprendre la vue radar

Pour vous aider à distinguer plus facilement les objets statiques, tels que les bâtiments, des objets en mouvement dans la scène, vous pouvez afficher une carte en arrière-plan du flux radar. Vous pouvez utiliser un plan de mise à la terre ou une photo aérienne qui montre la zone couverte par le radar. Réglez et calibrez la carte pour que le champ de vision du radar corresponde à la position, à la direction et à l'échelle de la carte, et effectuez un zoom sur la carte si vous êtes intéressé(e) par une partie spécifique de la scène.


### Remarque

- Au lieu de régler chaque paramètre individuellement, vous pouvez utiliser l'assistant de configuration.
  - Lorsque vous réglez chaque paramètre individuellement, la carte s'ajuste progressivement.
1. Allez à **Radar > Map calibration (Calibrage de la carte) > Map (Carte)**.
  2. Sélectionnez l'image que vous souhaitez charger ou glissez-déplacez-la dans la zone prévue à cet effet.

Pour réutiliser une image de carte avec ses paramètres de panoramique et de zoom actuels, cliquez sur **Download map (Télécharger la carte)**.

3. Sous **Rotate map (Rotation de la carte)**, utilisez le curseur pour faire pivoter la carte en position.
4. Allez à **Scale and distance on a map (Échelle et distance sur une carte)** et cliquez sur deux points prédéterminés sur la carte.
5. Sous **Distance (Distance)**, ajoutez la distance réelle entre les deux points que vous avez ajoutés à la carte.
6. Allez à **Pan and zoom map (Carte panoramique et zoom)** et utilisez les boutons pour effectuer un panoramique sur l'image de la carte ou un zoom avant et arrière sur l'image de la carte.

### Remarque

- La fonction de zoom ne modifie pas la vue du radar. Même si certaines parties de la vue ne sont pas visibles après avoir effectué un zoom, le radar continue de détecter des objets en mouvement dans l'ensemble de la vue. La seule façon d'exclure les mouvements détectés est d'ajouter des zones d'exclusion.
  - Vous pouvez régler le panoramique et le zoom à tout moment à partir des pages **Map calibration (Calibrage de la carte)**, **Exclusion zones (Zones d'exclusion)**, ou **Scenarios (Scénarios)** en cliquant sur .
7. Allez à **Radar position (Position du radar)** et utilisez les boutons pour déplacer ou faire pivoter la position du radar sur la carte.

### Utilisez les tracés pour comprendre la vue radar

1. Ouvrez l'interface web de la caméra dans deux fenêtres de navigateur et placez-les côte à côte.
2. Dans la première fenêtre, allez à **Video > Stream (Vidéo > Flux vidéo)**.
3. Dans la seconde fenêtre, allez à **Radar > Settings > Object visualization (Radar > Paramètres > Visualisation des objets)** et configurez **Trail lifetime (Durée du tracé)** sur une heure. Les objets en mouvement, tels que les personnes, les véhicules, les buissons et les drapeaux, laissent des tracés visibles pendant une heure.
4. Effectuez un panoramique sur la caméra sur le domaine d'intérêt. Les lignes vertes sur le flux radar indiquent ce qui se trouve actuellement dans le champ de vision de la caméra.
5. Demandez à un collègue de longer le périmètre du domaine d'intérêt et de contourner les objets statiques, tels que les bâtiments et les conteneurs.

Les tracés issus de la promenade indiquent les limites du domaine d'intérêt et les objets statiques. Utilisez-les comme base pour définir et positionner les zones et les lignes dans vos scénarios radar. Les buissons, les drapeaux et autres objets qui bougent au gré du vent laissent également des tracés que vous pouvez utiliser pour créer des zones d'exclusion afin de réduire au minimum les fausses alarmes.

### Créez des scénarios radar pour la détection d'objets

Dans le cadre de scénarios radar, le radar est capable de détecter et de classer les objets qui se déplacent dans la scène. Les scénarios radar sont nécessaires pour configurer le suivi automatique, car chaque profil de suivi repose sur un scénario radar.

Vous pouvez créer plusieurs scénarios de radar pour détecter des comportements différents, des types d'objet ou différentes parties de la scène. Vous créez des profils de suivi automatique adaptés à chaque scénario radar.

### Important

Supprimez les scénarios radar qui ne sont pas utilisés.

Il existe deux types de scénarios de suivi automatique du radar :

**Mouvement dans la zone** – Détecte les objets qui se déplacent dans une zone que vous définissez.

**Franchissement de ligne** – Détecte les objets qui franchissent une ou deux lignes que vous définissez.

### Exemple: Scénario de mouvement dans une zone – Présence humaine dans une zone sensible

#### Scénario de mouvement dans une zone – Présence humaine dans une zone sensible

Dans cet exemple, nous souhaitons réaliser la détection des personnes qui se déplacent dans une partie de la scène où elles ne sont pas censées se trouver. Nous ne nous intéressons qu'aux objets qui restent dans la zone pendant au moins 5 secondes. Dans une petite partie de la zone, nous ne souhaitons pas activer le suivi automatique.

1. Cliquez sur **Ajouter un scénario**.
2. Nommez le scénario `Humans in sensitive area`.
3. Dans **Triggering conditions (Conditions de déclenchement)**, sélectionnez **Movement in area (Déplacement dans une zone)**.
4. Cliquez sur **Next (Suivant)**.
5. Sélectionnez le pré-réglage de forme correspondant à votre zone.  
Utilisez la souris pour déplacer et définir la zone afin qu'elle couvre la partie souhaitée de la scène.
6. Cliquez sur **Next (Suivant)**.
7. Pour ne suivre que les objets qui restent dans la zone pendant au moins 5 secondes, réglez le paramètre **Seconds until trigger (Secondes jusqu'à déclencheur)** sur 5.
8. Dans **Trigger on object type (Déclenchement sur le type d'objet)**, sélectionnez « humans » (personnes).
9. Cliquez sur **Next (Suivant)**.
10. Cliquez sur **Save (Enregistrer)**.
11. Allez à **Exclude zones (Zones à exclure)**, puis cliquez sur **Add exclude zone (Ajouter zone à exclure)**.
12. Cliquez ici pour développer la nouvelle zone à exclure.
13. Utilisez la souris pour déplacer et ajuster la zone à exclure afin de couvrir la partie de la zone de scénario dans laquelle vous ne souhaitez pas que des objets entraînent le déclenchement du scénario.
14. Activez l'option **Track passing objects (Suivi des objets en transit)** pour continuer à suivre les objets qui viennent de traverser la zone à exclure.

### Exemple: Scénario de franchissement de ligne – Véhicules passant le portail

#### Scénario de franchissement de ligne – Véhicules passant le portail

Dans cet exemple, nous souhaitons détecter et classer les véhicules qui franchissent un portail. Afin de réduire au minimum les fausses alarmes, les véhicules doivent franchir deux lignes avant que le suivi automatique ne se déclenche.

1. Cliquez sur **Ajouter un scénario**.
2. Nommez le scénario `Cars passing gate`.
3. Dans **Triggering conditions (Conditions de déclenchement)**, sélectionnez **Line crossing (Franchissement de ligne)**.
4. Cliquez sur **Next (Suivant)**.
5. Activez l'option **Require crossing of two lines (Exiger le franchissement de deux lignes)**.
6. Utilisez la souris pour positionner les lignes. Prévoyez un peu d'espace entre le portail et les lignes.
7. Si nécessaire, changez le sens de circulation des véhicules.
8. Cliquez sur **Next (Suivant)**.
9. Dans **Max time between crossings (Délai maximal entre deux franchissements)**, définissez le paramètre du délai maximal entre le franchissement de la première et de la deuxième ligne.
10. Dans **Trigger on object type (Déclenchement selon le type d'objet)**, effacez « humans » (personnes) et sélectionnez « vehicles » (véhicules).
11. Cliquez sur **Next (Suivant)**.
12. Cliquez sur **Save (Enregistrer)**.

## Vérifiez l'installation

Avant de poursuivre la création de profils de suivi automatique, nous vous recommandons de vérifier que l'installation s'est bien déroulée. La validation peut vous aider à identifier les problèmes liés à l'installation ou à gérer les objets statiques tels que les arbres ou les surfaces réfléchissantes dans la scène.

### Remarque

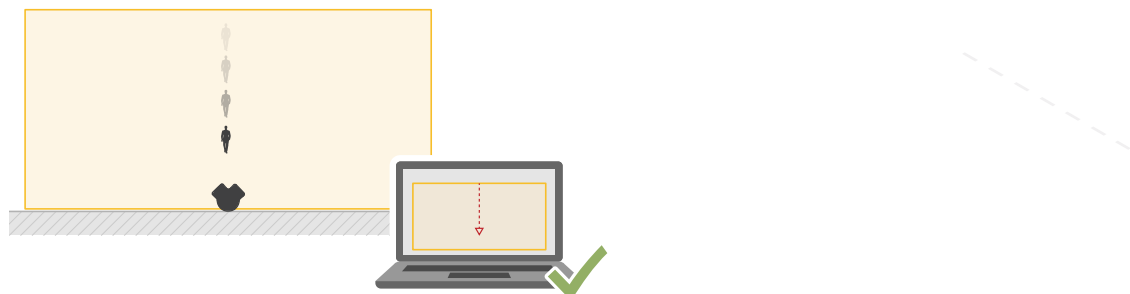
L'installation est validée dans les conditions applicables au moment de la validation. Les changements de conditions dans la scène peuvent affecter les performances quotidiennes de votre installation.

### Check that there are no false detections (Vérifier l'absence de détections erronées)

1. Vérifiez que la zone de reconnaissance est exempte d'activités humaines.
2. Veuillez patienter quelques minutes afin de vous assurer que le radar ne détecte aucun objet statique dans la zone de reconnaissance.
3. En cas de détections indésirables, il est possible de filtrer certains types de mouvements ou d'objets, d'ajuster les zones de scénario radar, ou de régler la sensibilité de détection. Pour obtenir des instructions, voir **Minimize false alarms (Minimiser les fausses alarmes)** dans le manuel d'utilisation du radar à l'adresse [help.axis.com](http://help.axis.com).

### Vérifier le symbole approprié, la direction du trajet et la position sur la carte

1. Aller à **Radar >, Stream (Radar > Flux)** et lancez un enregistrement.
2. Commencez à marcher juste à l'extérieur de la zone de reconnaissance et dirigez-vous directement vers le radar.
3. Veuillez vérifier qu'un symbole de classification humaine s'affiche lorsque la personne pénètre dans la zone de reconnaissance.
4. Assurez-vous que le sens de déplacement correct est affiché.



5. Veuillez vérifier que la position réelle de la personne correspond à celle indiquée sur la carte.

Créez un tableau similaire à celui ci-dessous pour vous aider à enregistrer les données de votre validation.

Test	Réussite/Échec	Commentaire
1. Vérifier l'absence de détections indésirables lorsque la zone est vide.		
2. Veuillez vous assurer que le symbole de classification humaine s'affiche lorsque la personne pénètre dans la zone de reconnaissance.		

3. Veuillez vous assurer que le sens de déplacement est correct.		
4. Veuillez vous assurer que la position réelle de la personne correspond à celle indiquée sur la carte.		

### Terminez la validation du radar

Une fois la première partie de la validation réussie, effectuez les tests suivants pour terminer la validation.

1. Vérifiez que vos périphériques sont configurés conformément aux instructions.
2. Assurez-vous d'avoir ajouté et calibré une carte de référence (si une carte est disponible).
3. Définissez le scénario radar qui doit se déclencher lors de la détection d'une personne. Par défaut, **Seconds until trigger (Secondes jusqu'au déclenchement)** est défini sur 2 secondes, mais vous pouvez modifier cette option si nécessaire.
4. Allez à **Radar > Settings > Object visualization (Radar > Paramètres > Visualisation d'objet)** et définissez la **Trail lifetime (Durée du tracé)** sur une heure pour dépasser largement le temps nécessaire pour faire le tour de la zone de surveillance. La durée du tracé conserve le suivi dans la vidéo en direct du radar pendant le temps défini et, une fois la validation terminée, vous pouvez désactiver l'option.
5. Marchez le long de la limite de la zone de reconnaissance du radar et assurez-vous que le chemin sur le système correspond bien à votre itinéraire.
6. Si vous n'êtes pas satisfait(e) des résultats de votre validation, calibrez à nouveau la carte de référence et répétez la validation.

### Vérifiez l'alignement en hauteur

1. Allez à **Analytics > Autotracking > Settings (Analyses > Suivi automatique > Paramètres)**.
2. Dans **Visual confirmation (Confirmation visuelle)**, activez **Video objects (Objets vidéo)** et **Radar objects (Objets radar)**.  
Lorsque vous visualisez des objets dans **Analytics > Autotracking > Tracking profiles (Analyses > Suivi automatique > Profils de suivi)**, une matrice de caractères autour d'un objet signifie que celui-ci a été confirmé par l'analyse vidéo. Lorsqu'un objet commence à se déplacer, une matrice de caractères blanche indique qu'il a été détecté par les analyses radar.
3. Allez à **Tracking profiles (Profils de suivi)** et lancez la lecture du flux vidéo.
4. Vérifiez que les matrices de caractères blancs entourent bien les objets en mouvement. Si les cadres se trouvent au-dessus ou en dessous de l'objet, vous devez régler la hauteur de montage du radar dans **Radar > Settings > General (Radar > Paramètres > Général)**.

## Créez des profils de suivi automatique pour suivre des objets

Chaque profil de suivi automatique doit être associé à un scénario radar. Lorsqu'un scénario radar est déclenché, le profil de suivi automatique correspondant est activé. La caméra PTZ est orientée vers l'objet et la caméra valide la classification. La caméra commence alors à suivre l'objet.

### Exemple: Profil de suivi – Présence humaine dans une zone sensible

#### Profil de suivi – Présence humaine dans une zone sensible

Dans cet exemple, nous souhaitons suivre les personnes détectées dans le scénario radar **Humans in sensitive area (Détection de personnes dans une zone sensible)**. Nous souhaitons continuer à les suivre tant qu'elles se déplacent à l'intérieur de la zone de couverture du scénario radar et qu'elles remplissent les conditions de déclenchement de ce scénario. Nous souhaitons uniquement suivre les objets que la caméra a identifiés comme étant des personnes. Si des objets en mouvement répondent à la fois aux critères de ce scénario radar et à ceux d'autres scénarios radar associés à des profils de suivi, nous souhaitons donner la priorité aux personnes se trouvant dans la zone sensible ; c'est pourquoi nous attribuons à ce profil une priorité plus élevée qu'aux autres.

1. Allez à **Analytics (Analyses) > Autotracking (Suivi automatique) > Tracking profiles (Profils de suivi)**.

2. Cliquez sur **+ Create (+ Créer)**.
3. Sélectionnez le scénario radar **Humans in sensitive area (Présence de personnes dans une zone sensible)**.
4. Dans **Tracking profile name (Nom du profil de suivi)**, saisissez **AT: Humans in sensitive area**.
5. Dans **Tracking criteria (Critères de suivi)**, sélectionnez **Object triggers radar scenario (L'objet déclenche le scénario radar)**.
6. Activez **Object type verification (Vérification du type d'objet)** afin de ne suivre que les objets que le radar et la caméra ont tous deux classés comme des personnes.
7. Effacez tous les types d'objets, à l'exception de **Human (Personnes)**, afin de ne suivre que les objets que la caméra a classés comme étant des personnes.
8. Définissez la **Priority (Priorité)** sur **1 Highest (1 Priorité maximale)**.
9. Cliquez sur **Save (Enregistrer)**.

### Exemple: Profil de suivi – Véhicules franchissant la barrière

#### Profil de suivi – Véhicules franchissant la barrière

Dans cet exemple, nous souhaitons suivre les objets détectés dans le scénario radar **Cars passing gate (Détection de voitures franchissant une barrière)**. Nous souhaitons continuer à suivre l'objet jusqu'à ce que ni le radar ni la caméra ne puissent plus le détecter. Nous souhaitons uniquement suivre les objets que la caméra a identifiés comme étant des voitures. Si des objets en mouvement répondent à la fois aux critères de ce scénario radar et à ceux d'autres scénarios radar associés à des profils de suivi, nous souhaitons donner la priorité aux autres ; c'est pourquoi nous attribuons à ce profil une priorité plus basse qu'aux autres.

1. Allez à **Analytics (Analyses) > Autotracking (Suivi automatique) > Tracking profiles (Profils de suivi)**.
2. Cliquez sur **+ Create (+ Créer)**.
3. Sélectionnez le scénario radar **Cars passing gate (Véhicules franchissant la barrière)**.
4. Dans **Tracking profile name (Nom du profil de suivi)**, saisissez **AT: Cars passing gate**.
5. Dans **Tracking criteria (Critères de suivi)**, sélectionnez **Object detected by radar or camera (Objet détecté par le radar ou la caméra)**.
6. Activez **Object type verification (Vérification du type d'objet)** afin de ne suivre que les objets que le radar et la caméra ont tous deux classés.
7. Effacez tous les types d'objets, à l'exception de **Car (Voitures)**, afin de ne suivre que les objets que la caméra a classés comme étant des voitures.
8. Définissez la **Priority (Priorité)** sur **5 Lowest (5 Priorité minimale)**.
9. Cliquez sur **Save (Enregistrer)**.

#### Remarque

Si vous disposez de plusieurs profils de suivi automatique ayant la même priorité et qui font l'objet d'un déclenchement simultané, vous pouvez modifier les paramètres de suivi automatique afin de gérer cette situation comme vous le souhaitez. Vous pouvez, par exemple, faire en sorte que la caméra alterne entre les objets, suivre uniquement l'objet qui a subi le dernier déclenchement d'un des scénarios radar, ou suivre uniquement l'objet qui se déplace le plus rapidement.

## Créez une règle pour réaliser l'enregistrement du moment où le suivi automatique est activé

Lorsque le suivi automatique est activé, vous pouvez enregistrer à la fois le flux vidéo et le flux radar. L'enregistrement du flux radar vous indique d'où vient l'objet, tandis que l'enregistrement vidéo vous offre une vue agrandie de l'objet suivi.

### Exemple: Créer une règle – Enregistrer un flux vidéo

#### Créer une règle – Enregistrer un flux vidéo

Dans cet exemple, nous enregistrons le flux vidéo sur la carte SD de la caméra lorsque le suivi automatique est activé.

1. Accédez à **System > Events (Système > Événements)** et ajoutez une règle.
2. Donnez un nom à la règle, par exemple `Record video when autotracking is activated` (Zone de confidentialité).
3. Dans la liste des conditions, sélectionnez **PTZ Autotracking: Is tracking (Suivi automatique PTZ : le suivi est activé)**.
4. Dans la liste des actions, sous **Recordings (Enregistrements)**, sélectionnez **Record video while the rule is active (Enregistrer la vidéo tant que la règle est active)**.
5. Dans **Storage (Stockage)**, sélectionnez la carte SD.
6. Dans **Camera (Caméra)**, sélectionnez **Camera 1 (Caméra 1)**.  
Pour réaliser l'enregistrement du flux radar à la place, sélectionnez **Radar 1**.
7. Réglez le paramètre **Prebuffer (Pré-buffer)** sur 5 secondes afin de vous assurer que l'enregistrement commence dès le début.
8. Cliquez sur **Save (Enregistrer)**.

T10240530\_fr

2026-05 (M1.14)

© 2026 Axis Communications AB