

레이더-비디오 융합 오토트래킹(엣지 투 엣지)

레이더-비디오 융합 오토트래킹 정보

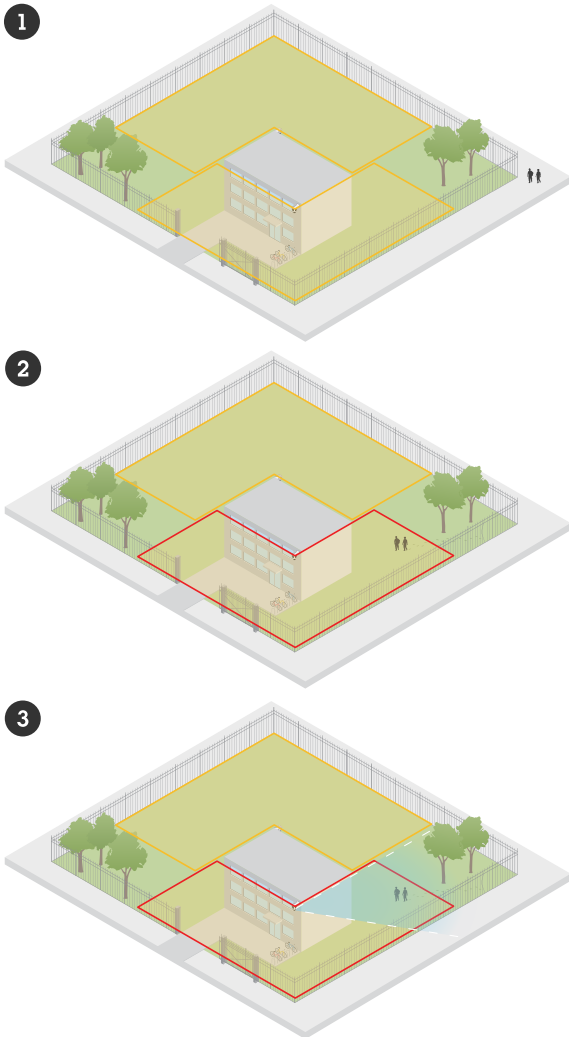
레이더와 비디오 데이터를 융합하면 움직이는 객체를 발견, 분류 및 추적할 수 있습니다. 엣지 투 엣지 기반 레이더-비디오 융합 오토트래킹을 사용하면 엣지에서 하나의 레이더와 하나의 PTZ 카메라 기능을 결합할 수 있습니다. 레이더는 움직이는 객체를 발견하고 분류한 후 카메라를 해당 객체로 향하게 합니다. 카메라는 즉시 확대하고 객체 추적을 시작합니다. 정확도를 높이기 위해 카메라는 레이더의 객체 분류를 검증하고 알람을 트리거합니다.

중요 사항

- 레이더-비디오 융합 오토트래킹을 사용하려면 ARTPEC-9 PTZ 카메라를 ARTPEC-9 레이더와 함께 장착해야 합니다. 장치를 페어링하면 해당 기능을 사용할 수 있습니다.
- 도로 및 주차장과 같이 통행량이 많은 구역에서는 오토트래킹을 사용하지 마십시오. 지속적인 움직임은 카메라의 PTZ 모터를 마모시킵니다.
- 예를 들어 야간과 같이 활동이 적은 시간대에는 주차장과 같이 혼잡한 구역에서 오토트래킹을 사용할 수 있습니다.

레이더-비디오 융합 오토트래킹 사용 방법 예시

이 예시에서는 울타리가 있는 구역 안에서 움직이는 객체를 추적하려고 합니다. 레이더-비디오 융합 기술 덕분에 알람을 검증하고 정확한 분류를 제공할 수 있도록 PTZ 카메라가 레이더와 함께 장착되어 있습니다.



1. 침입자가 울타리 밖을 걷고 있지만 알람이 트리거되지 않습니다.
2. 침입자가 울타리를 뚫고 침입하면 레이더가 이를 발견하고 알람을 트리거합니다.

3. 레이더가 PTZ 카메라를 침입자 쪽으로 향하게 하고, 카메라가 비디오 분석으로 알람을 검증하도록 합니다.

시작하기

중요 사항

모든 설정은 카메라의 웹 인터페이스에서 수행합니다. 레이더의 웹 인터페이스에 로그인할 필요가 없습니다.

레이더-비디오 융합 오토트래킹 설정 방법:

1. **장치를 장착합니다.** 레이더 설치 가이드의 지침에 따라 PTZ 카메라와 레이더를 함께 장착합니다.
2. **장치를 페어링합니다.** 카메라의 웹 인터페이스에서 카메라와 레이더를 페어링합니다. 지침에 대해서는 *카메라를 레이더와 페어링*, on page 4 항목을 참조하십시오.
3. **레이더의 장착 높이를 설정합니다.** 카메라의 웹 인터페이스에서 장착 높이를 설정합니다. 지침에 대한 자세한 내용은 *장착 높이 설정*, on page 5 항목을 참조하십시오.
4. **장치를 정렬합니다.** 지침에 대해서는 *카메라와 레이더 정렬*, on page 5 항목을 참조하십시오.
5. **레이더 보기와 장면을 정렬합니다.** 장면에서 객체가 어디로 움직이고 정적 객체가 어디에 있는지 파악하려면 객체 트레일을 사용하고 레이더 보기의 배경으로 지도를 추가할 수 있습니다. 지침에 대해서는 *레이더 스트림을 실제 상황과 연결*, on page 5 항목을 참조하십시오.
6. **레이더 시나리오를 설정합니다.** 움직이는 객체를 감지하려면 하나 이상의 레이더 시나리오를 생성합니다. 지침에 대해서는 *객체 감지를 위한 레이더 시나리오 생성*, on page 6 항목을 참조하십시오.
7. **설치 및 구성을 검증합니다.** 설치와 레이더 시나리오를 검증하는 것이 좋습니다. 지침에 대해서는 항목을 참조하십시오.
8. **오토트래킹을 설정합니다.** 하나 이상의 추적 프로파일을 생성하여 오토트래킹을 설정합니다. 지침에 대해서는 *객체 추적을 위한 오토트래킹 프로파일 생성*, on page 9 항목을 참조하십시오.
9. **롤을 생성합니다.** 오토트래킹이 활성화될 때 스트림을 녹화하도록 롤을 생성합니다. 지침에 대해서는 *오토트래킹이 활성화될 때 녹화하는 롤 생성*, on page 10 항목을 참조하십시오.

카메라를 레이더와 페어링

레이더 페어링은 하나의 카메라를 하나의 레이더와 페어링하고 카메라를 사용하여 두 장치를 모두 구성 및 유지보수하는 단방향 설정입니다. 카메라에는 레이더 스트림용 채널이 할당되어 있으며, 장치를 페어링하면 레이더 스트림이 이 채널에 자동으로 할당됩니다.


비고

페어링된 장치가 동일한 AXIS OS 버전을 실행하는지 확인합니다.

시작하기 전:

- 카메라와 레이더가 동일한 관심 영역을 향하고 있는지 확인합니다.
- 카메라와 레이더가 동일한 시간 소스에 동기화되는지 확인합니다. 시간 동기화 상태를 확인하려면 각 장치의 **Installation > Time sync status(설치 > 시간 동기화 상태)**로 이동합니다.

카메라를 레이더와 페어링:

1. 카메라의 웹 인터페이스에서 **System(시스템) > Edge-to-edge(엣지 투 엣지) > Pairing(페어링)**으로 이동합니다.
2.  **Add(추가)**를 클릭합니다.
3. 페어링 유형 목록에서 **Radar(레이더)**를 선택합니다.
4. 레이더의 호스트 이름, 사용자 이름 및 패스워드를 입력합니다.
5. **Connect(연결)**를 클릭하여 장치를 페어링합니다. 연결이 설정되면 카메라의 웹 인터페이스에서 레이더 설정을 사용할 수 있습니다.

비고

카메라의 AXIS OS 버전을 업그레이드할 때 시스템을 최신 상태로 유지하려면 레이더도 동일한 버전으로 업그레이드해야 합니다. AXIS Device Manager와 같은 장치 관리 시스템을 사용하는 것이 좋습니다.

장착 높이 설정

카메라의 웹 인터페이스에서 레이더의 장착 높이를 설정합니다. 오토트래킹이 작동하려면 올바른 장착 높이가 매우 중요합니다.

지면에서 레이더까지의 높이를 최대한 정확하게 측정합니다. 지면이 고르지 않은 경우 한 지점이 아니라 평균 지반 고도를 기준으로 측정합니다.

1. **Radar > Settings > General(레이더 > 설정 > 일반)**로 이동합니다.
2. **Mounting height(장착 높이)**에서 높이를 설정합니다.

카메라와 레이더 정렬

카메라가 레이더에서 감지한 객체를 추적할 수 있도록 하려면 카메라의 팬 제로를 레이더의 팬 제로와 정렬해야 합니다.

1. **Status(상태) > Camera and radar alignment(카메라 및 레이더 정렬)**로 이동한 다음 **Align devices(장치 정렬)**를 클릭합니다.
2. 단계별 지침을 따릅니다. 2단계에서 레이더의 화각 중심과 가장 잘 일치하는 카메라 이미지를 선택합니다.

나중에 팬 오프셋을 다시 정렬하려면 여기에서 **Realign devices(장치 재정렬)**를 클릭하여 수행할 수 있습니다.

레이더 스트림을 실제 상황과 연결

레이더 스트림을 보면 그것이 실제로 무엇에 해당하는지 또는 카메라 보기와 어떤 관계가 있는지 이해하기 어렵습니다. 건물, 나무 또는 관목이 어디에 있고 사람이나 차량이 어디로 움직이는지 이해하려면 다음을 수행할 수 있습니다.

- 레이더 스트림의 배경으로 지도를 표시합니다. 지침에 대해서는 *지도를 사용하여 레이더 보기 이해, on page 5* 항목을 참조하십시오.
- 객체 트레일을 사용하여 장면을 매핑합니다. 지침에 대해서는 *트레일을 사용하여 레이더 보기 이해, on page 6* 항목을 참조하십시오.

지도를 사용하여 레이더 보기 이해


장면에서 건물과 같은 정적 객체가 어디에 있고 객체가 어디로 움직이는지 더 쉽게 이해하려면 레이더 스트림의 배경으로 지도를 표시할 수 있습니다. 레이더가 커버하는 영역을 보여주는 평면도나 항공사진을 사용할 수 있습니다. 레이더 보기가 지도의 위치, 방향 및 축척에 맞도록 지도를 조정하고 보정합니다. 장면의 특정 부분이 관심 대상이면 지도에서 줌인합니다.

비고

- 각 설정을 개별적으로 조정하는 대신 설정 도우미를 사용할 수도 있습니다.
 - 각 설정을 개별적으로 조정하면 지도가 점진적으로 보정됩니다.
1. **Radar(레이더) > Map calibration(지도 보정) > Map(지도)**으로 이동합니다.
 2. 업로드할 이미지를 선택하거나 지정된 영역에 끌어다 놓습니다.
현재 팬 및 줌 설정으로 지도 이미지를 재사용하려면 **Download map(지도 다운로드)**을 클릭합니다.
 3. **Rotate map(지도 회전)**에서 슬라이더를 사용하여 지도를 원하는 위치로 회전합니다.
 4. **Scale and distance on a map(지도에서 축척 및 거리)**으로 이동하고 지도에서 미리 정해진 두 지점을 클릭합니다.

5. **Distance(거리)**에서 지도에 추가한 두 지점 사이의 실제 거리를 추가합니다.
6. **Pan and zoom map(지도 이동 및 확대/축소)**으로 이동하여 버튼을 사용하여 지도 이미지를 이동하거나 지도 이미지를 확대 및 축소합니다.

비고

- 줌 기능은 레이더의 보기를 변경하지 않습니다. 확대 후 보기의 일부가 보이지 않더라도, 레이더는 전체 보기에서 움직이는 객체를 계속 감지합니다. 감지된 움직임을 배제하는 유일한 방법은 제외 구역을 추가하는 것입니다.
 - **Map calibration(지도 보정), Exclusion zones(제외 구역)** 또는 **Scenarios(시나리오)** 페이지에서  을 클릭하여 언제든지 팬 및 줌을 조정할 수 있습니다.
7. **Radar position(레이더 위치)**으로 이동하여 버튼을 사용하여 지도에서 레이더의 위치를 이동하거나 회전합니다.

트레일을 사용하여 레이더 보기 이해

1. 카메라의 웹 인터페이스를 두 개의 브라우저 창에서 열어 브라우저 창을 나란히 배치합니다.
2. 첫 번째 창에서 **Video(비디오) > Stream(스트림)**으로 이동합니다.
3. 두 번째 창에서 **Radar(레이더) > Settings(설정) > Object visualization(객체 시각화)**으로 이동하고 **Trail lifetime(트레일 수명)**을 1시간으로 설정합니다. 사람, 차량, 관목, 깃발과 같은 움직이는 객체는 1시간 동안 볼 수 있는 트레일을 남깁니다.
4. 카메라를 관심 영역으로 팬합니다. 레이더 스트림의 녹색 라인은 현재 카메라의 화각이 커버하는 범위를 나타냅니다.
5. 동료가 관심 영역의 경계와 건물, 컨테이너 같은 정적 객체 주변을 따라 걷게 합니다.

걸은 경로의 트레일은 관심 영역의 경계와 정적 객체를 보여줍니다. 이 트레일을 레이더 시나리오에서 구역과 라인을 형성하고 배치하는 기준으로 사용합니다. 관목, 깃발 및 바람에 움직이는 기타 객체도 트레일을 남기며, 이를 사용하여 잘못된 알람을 최소화하는 제외 구역을 생성할 수 있습니다.

객체 감지를 위한 레이더 시나리오 생성

레이더 시나리오를 사용하면 레이더가 장면에서 움직이는 객체를 발견하고 분류할 수 있습니다. 각 추적 프로파일은 레이더 시나리오를 기반으로 하므로 오토트래킹을 설정하려면 레이더 시나리오가 필요합니다.

다양한 동작, 객체 유형 또는 장면의 여러 부분을 감지하기 위해 여러 레이더 시나리오를 생성할 수 있습니다. 각 레이더 시나리오에 해당하는 오토트래킹 프로파일을 생성합니다.

중요 사항

사용하지 않는 레이더 시나리오는 삭제합니다.

레이더 시나리오에는 두 가지 유형이 있습니다.

영역 내 이동 - 정의한 영역 안에서 움직이는 객체를 감지합니다.

선 넘기 - 정의한 하나 또는 두 개의 라인을 넘는 객체를 감지합니다.

예: **영역 내 이동 시나리오 - 민감 구역의 사람**

영역 내 이동 시나리오 - 민감 구역의 사람

이 예시에서는 장면에서 사람이 있어서는 안 되는 부분에서 움직이는 사람을 감지하려고 합니다. 해당 영역에 최소 5초 이상 머무르는 객체에만 관심이 있습니다. 해당 영역의 작은 섹션에서는 오토트래킹을 시작하지 않으려고 합니다.

1. **Add scenario(시나리오 추가)**를 클릭합니다.
2. 시나리오 이름을 **Humans in sensitive area**로 지정합니다.
3. **Triggering conditions(트리거 조건)**에서 **Movement in area(영역 내 이동)**를 선택합니다.
4. **Next (다음)**를 클릭합니다.

5. 구역의 모양 프리셋을 선택합니다.
마우스를 사용하여 구역을 이동하고 조정하여 장면에서 원하는 부분을 커버합니다.
6. **Next (다음)**를 클릭합니다.
7. 영역에 최소 5초 이상 머무르는 객체만 추적하려면 **Seconds until trigger(트리거까지 걸리는 시간(초))**를 5로 설정합니다.
8. **Trigger on object type(객체 유형에서 트리거)**에서 사람을 선택합니다.
9. **Next (다음)**를 클릭합니다.
10. **저장**을 클릭합니다.
11. **Exclude zones(제외 구역)**로 이동하고 **Add exclude zone(제외 구역 추가)**을 클릭합니다.
12. 클릭하여 새 제외 구역을 확장합니다.
13. 마우스를 사용하여 제외 구역을 이동하고 조정하여 객체가 시나리오를 트리거하지 않게 하려는 시나리오 구역 부분을 커버합니다.
14. 제외 구역을 통과하기만 하는 객체도 계속 추적하려면 **Track passing objects(통과 객체 추적)**를 켭니다.

예: 선 넘기 시나리오 - 게이트 통과 차량

선 넘기 시나리오 - 게이트 통과 차량

이 예시에서는 게이트를 통과하는 차량을 발견하고 분류하려고 합니다. 잘못된 알람을 최소화하려면 차량이 두 선을 넘어야 오토트래킹 시작이 트리거됩니다.

1. **Add scenario(시나리오 추가)**를 클릭합니다.
2. 시나리오 이름을 *Cars passing gate*로 지정합니다.
3. **Triggering conditions(트리거 조건)**에서 **Line crossing(선 넘기)**을 선택합니다.
4. **Next (다음)**를 클릭합니다.
5. **Require crossing of two lines(두 선 통과 필요)**를 켭니다.
6. 마우스를 사용하여 선의 위치를 지정합니다. 게이트와 선 사이에 어느 정도 거리를 둡니다.
7. 필요한 경우 차량이 이동해야 하는 방향을 변경합니다.
8. **Next (다음)**를 클릭합니다.
9. **Max time between crossings(선 넘기 간 최대 시간)**에서 첫 번째 선을 넘는 것과 두 번째 선을 넘는 것 사이의 제한 시간을 설정합니다.
10. **Trigger on object type(객체 유형에서 트리거)**에서 사람을 지우고 차량을 선택합니다.
11. **Next (다음)**를 클릭합니다.
12. **저장**을 클릭합니다.

설치 검증

오토트래킹 프로파일을 계속 생성하기 전에 설치를 검증하는 것이 좋습니다. 검증은 설치 문제를 식별하거나 장면 내 나무 또는 반사 표면과 같은 정적 객체를 관리하는 데 도움이 될 수 있습니다.

비고

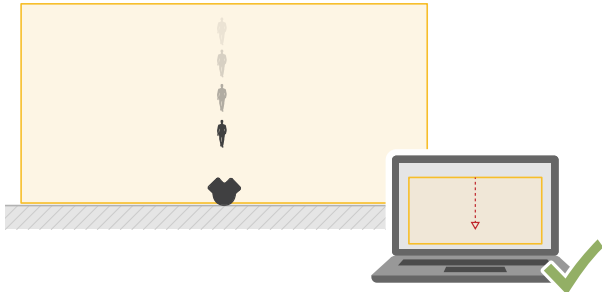
설치는 검증 시점에 적용되는 조건에서 검증됩니다. 장면의 조건이 변경되면 설치의 일상적인 성능에 영향을 미칠 수 있습니다.

잘못된 감지가 없는지 확인

1. 인식 구역에 사람의 활동이 없는지 확인합니다.
2. 레이더가 인식 구역에서 정적 객체를 감지하지 않는지 확인하기 위해 몇 분간 기다립니다.
3. 원하지 않는 감지가 있는 경우 특정 유형의 움직임이나 객체를 필터링하거나, 레이더 시나리오 구역을 조정하거나, 감지 감도를 조정할 수 있습니다. /지침은 help.axis.com의 레이더 사용자 설명서에서 **거짓 알람 최소화**를 참조하십시오.

올바른 기호, 이동 방향 및 지도상의 위치를 확인합니다.

1. **Radar(레이더) > Stream(스트림)**으로 이동하고 녹화를 시작합니다.
2. 인식 구역 바로 바깥에서 걷기 시작한 다음 레이더를 향해 곧바로 걸어갑니다.
3. 사람이 인식 구역에 들어갈 때 사람 분류 기호가 표시되는지 확인합니다.
4. 올바른 이동 방향이 표시되는지 확인합니다.



5. 사람의 실제 위치가 지도상의 위치와 일치하는지 확인합니다.

검증 데이터를 기록하는 데 도움이 되도록 아래 테이블과 유사한 테이블을 만듭니다.

테스트	통과/실패	의견
1. 영역이 비어 있을 때 원치 않는 감지가 없는지 확인합니다.		
2. 사람이 인식 구역에 들어갈 때 사람 분류 기호가 표시되는지 확인합니다.		
3. 이동 방향이 올바른지 확인합니다.		
4. 사람의 실제 위치가 지도상의 위치와 일치하는지 확인합니다.		

레이더 검증 완료

유효성 검사의 첫 번째 부분을 성공적으로 완료했다면 다음 테스트를 수행하여 유효성 검사 프로세스를 완료합니다.

1. 지침에 따라 장치를 구성했는지 확인합니다.
2. 참조 지도를 추가하고 보정했는지 확인합니다(지도가 있는 경우).
3. 사람이 감지될 때 트리거되도록 레이더 시나리오를 설정합니다. 기본적으로 **Seconds until trigger(트리거까지 남은 초)**는 2초로 설정되지만, 필요하면 변경할 수 있습니다.
4. // 감시 구역을 걸어 다니는 데 걸리는 시간을 충분히 초과하도록 **Radar(레이더) > Settings(설정) > Object visualization(객체 시각화)**으로 이동하여 **Trail lifetime(트레일 수명)**을 1시간으로 설정합니다. 트레일 수명은 설정된 시간 동안 레이더의 실시간 보기에서 트랙을 유지하며, 검증을 완료한 후에는 비활성화할 수 있습니다.
5. 인식 구역의 경계를 따라 걸으면서 시스템의 트레일링이 본인이 걸은 경로와 일치하는지 확인합니다.
6. 검증 결과가 만족스럽지 않으면 참조 지도를 다시 보정한 후 검증을 반복합니다.

높이 정렬 검증

1. **Analytics(분석) > Autotracking(오토트래킹) > Settings(설정)**로 이동합니다.
2. **Visual confirmation(시각적 확인)**에서 **Video objects(비디오 객체)**와 **Radar objects(레이더 객체)**를 켭니다.
Analytics(분석) > Autotracking(오토트래킹) > Tracking profiles(추적 프로파일)에서 객체를 볼 때 객체 주변의 녹색 바운딩 박스는 비디오 분석으로 확인되었음을 의미합니다. 객체가 움직이기 시작할 때 흰색 바운딩 박스는 레이더 분석으로 확인되었음을 나타냅니다.
3. **Tracking profiles(추적 프로파일)**로 이동하고 비디오 스트림을 재생합니다.
4. 흰색 바운딩 박스가 움직이는 객체를 둘러싸는지 확인합니다. 박스가 객체의 위나 아래에 있는 경우 **Radar(레이더) > Settings(설정) > General(일반)**에서 레이더의 장착 높이를 조정해야 합니다.

객체 추적을 위한 오토트래킹 프로파일 생성

각 오토트래킹 프로파일은 하나의 레이더 시나리오에 연결되어야 합니다. 레이더 시나리오가 트리거 되면 해당 오토트래킹 프로파일이 활성화됩니다. PTZ 카메라가 객체를 향하고 카메라가 분류를 검증합니다. 그런 다음 카메라가 객체 추적을 시작합니다.

예: 추적 프로파일 - 민감 구역의 사람

추적 프로파일 - 민감 구역의 사람

이 예시에서는 **Humans in sensitive area(민감 구역의 사람)** 레이더 시나리오에서 감지된 사람을 추적하려고 합니다. 사람이 레이더 시나리오의 포함 영역 안에서 움직이고 시나리오의 트리거 조건을 충족하는 동안 계속 추적하려고 합니다. 카메라가 사람으로 분류한 객체만 추적하려고 합니다. 이 시나리오와 연결된 추적 프로파일이 있는 다른 레이더 시나리오의 기준을 모두 충족하는 움직이는 객체가 있는 경우 민감 구역의 사람을 우선하려고 하므로 이 프로파일의 우선순위를 다른 프로파일보다 높게 설정합니다.

1. **Analytics(분석) > Autotracking(오토트래킹) > Tracking profiles(추적 프로파일)**로 이동합니다.
2. **+ Create(+ 만들기)**를 클릭합니다.
3. 레이더 시나리오 **Humans in sensitive area(민감 구역의 사람)**를 선택합니다.
4. **Tracking profile name(추적 프로파일 이름)**에 AT: Humans in sensitive area를 입력합니다.
5. **Tracking criteria(추적 기준)**에서 **Object triggers radar scenario(객체가 레이더 시나리오 트리거)**를 선택합니다.
6. 레이더와 카메라가 모두 사람으로 분류한 객체만 추적하려면 **Object type verification(객체 유형 확인)**을 켭니다.
7. 카메라가 사람으로 분류한 객체만 추적하려면 **Human(사람)**을 제외한 모든 객체 유형을 지웁니다.
8. **Priority(우선순위)**를 **1 Highest(1 가장 높음)**로 설정합니다.
9. **저장**을 클릭합니다.

예: 추적 프로파일 - 게이트 통과 차량

추적 프로파일 - 게이트 통과 차량

이 예시에서는 **Cars passing gate(게이트 통과 차량)** 레이더 시나리오에서 감지된 객체를 추적하려고 합니다. 레이더나 카메라가 더 이상 해당 객체를 감지할 수 없을 때까지 객체 추적을 계속하려고 합니다. 카메라가 차량으로 분류한 객체만 추적하려고 합니다. 이 시나리오와 연결된 추적 프로파일이 있는 다른 레이더 시나리오의 기준을 모두 충족하는 움직이는 객체가 있는 경우 다른 프로파일을 우선하려고 하므로 이 프로파일의 우선순위를 다른 프로파일보다 낮게 설정합니다.

1. **Analytics(분석) > Autotracking(오토트래킹) > Tracking profiles(추적 프로파일)**로 이동합니다.
2. **+ Create(+ 만들기)**를 클릭합니다.
3. 레이더 시나리오 **Cars passing gate(게이트 통과 차량)**를 선택합니다.
4. **Tracking profile name(추적 프로파일 이름)**에 AT: Cars passing gate를 입력합니다.

5. **Tracking criteria(추적 기준)**에서 **Object detected by radar or camera(레이더 또는 카메라가 감지한 객체)**를 선택합니다.
6. 레이더와 카메라가 모두 분류한 객체만 추적하려면 **Object type verification(객체 유형 확인)**을 켭니다.
7. 카메라가 차량으로 분류한 객체만 추적하려면 **Car(차량)**를 제외한 모든 객체 유형을 지웁니다.
8. **Priority(우선순위)**를 **5 Lowest(5 가장 낮음)**로 설정합니다.
9. **저장**을 클릭합니다.

비고

동일한 우선순위를 가진 여러 오토트래킹 프로파일이 동시에 트리거되는 경우 원하는 방식으로 처리되도록 오토트래킹 설정을 조정할 수 있습니다. 예를 들어 카메라가 객체 간에 번갈아 추적하도록 하거나, 레이더 시나리오 중 하나를 가장 최근에 트리거한 객체만 추적하도록 하거나, 가장 빠르게 움직이는 객체만 추적하도록 할 수 있습니다.

오토트래킹이 활성화될 때 녹화하는 룰 생성

오토트래킹이 활성화되면 비디오 스트림과 레이더 스트림을 모두 녹화할 수 있습니다. 레이더 스트림 녹화물은 객체가 어디에서 왔는지 보여주고, 비디오 스트림 녹화물은 추적된 객체를 확대하여 보여줍니다.

예: 룰 생성 - 비디오 스트림 녹화

룰 생성 - 비디오 스트림 녹화

이 예시에서는 오토트래킹이 활성화되어 있을 때 비디오 스트림을 카메라의 SD 카드에 녹화합니다.

1. **System > Events(시스템 > 이벤트)**로 이동하고 룰을 추가합니다.
2. 예를 들어 **Record video when autotracking is activated**과 같은 룰 이름을 지정합니다.
3. 조건 목록에서 **PTZ Autotracking: Is tracking(PTZ 오토트래킹: 추적 중)**을 선택합니다.
4. 액션 목록의 **Recordings(녹음)**에서 **Record video while the rule is active(룰이 활성 상태인 동안 비디오 녹화)**를 선택합니다.
5. **Storage(스토리지)**에서 SD 카드를 선택합니다.
6. **Camera(카메라)**에서 **Camera 1(카메라 1)**을 선택합니다.
대신 레이더 스트림을 녹화하려면 **Radar 1(레이더 1)**을 선택합니다.
7. 처음부터 녹화되도록 **Prebuffer(사전 버퍼)**를 5초로 설정합니다.
8. **저장**을 클릭합니다.

T10240530_ko

2026-05 (M1.14)

© 2026 Axis Communications AB