

## Metrici LPR - interfatare cu Barix Barionet 50 -

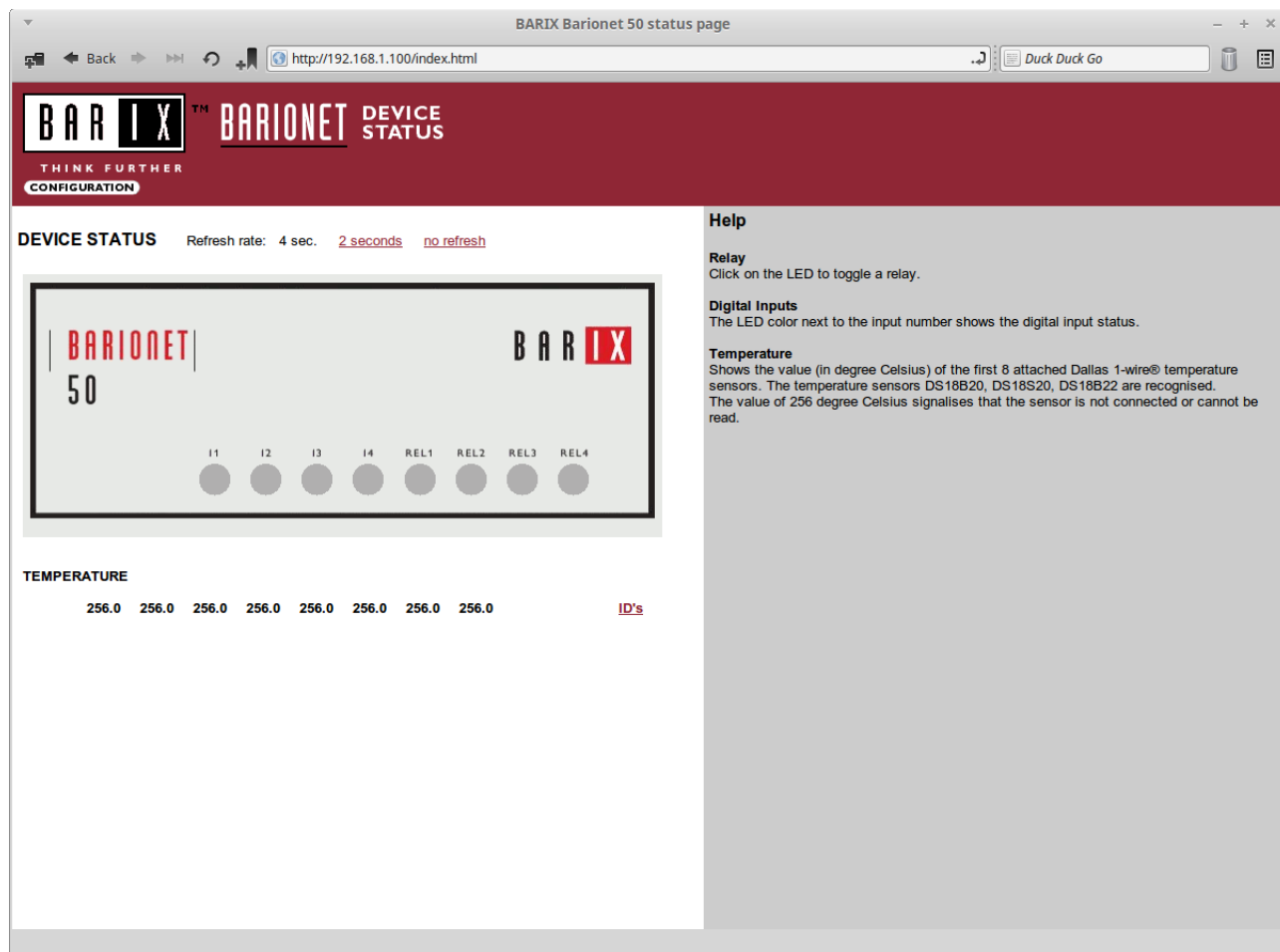


**Barionet 50** este un lan controller produs de **Barix**, care poate fi folosit in combinatie cu **Metrici LPR**, pentru a deschide bariera atunci cand un numar de inmatriculare aflat in **Actions list** este recunoscut și / sau pentru a genera un trigger care sa porneasca recunoasterea acestuia, atunci când mașina trece pe deasupra unei bucle inductive.

Dispozitivul este echipat cu **4 iesiri digitale cu releu**, oricare dintre ele putand fi cuplata direct la intrarea de comanda a unei bariere sau a unui semafor și **4 intrari digitale**, la oricare dintre ele putand fi conectată ieșire unui controller de bucla inductiva.

Se pot comanda pana la **4 bariere în mod independent**, utilizand un numar similar de aplicații LPR, dar se poate genera **trigger de la o singura bucla inductiva**, din cauza faptului ca nu se poate configura mai mult de o adresa IP și un port la care Barionet 50 sa trimită notificările.

Pentru a verifica functionalitatea, a configura parametrii de rețea și alte setari, logati-va în interfata web al lan controller-ului. Pagina principala arata astfel:



## Setari pentru deschiderea barierei

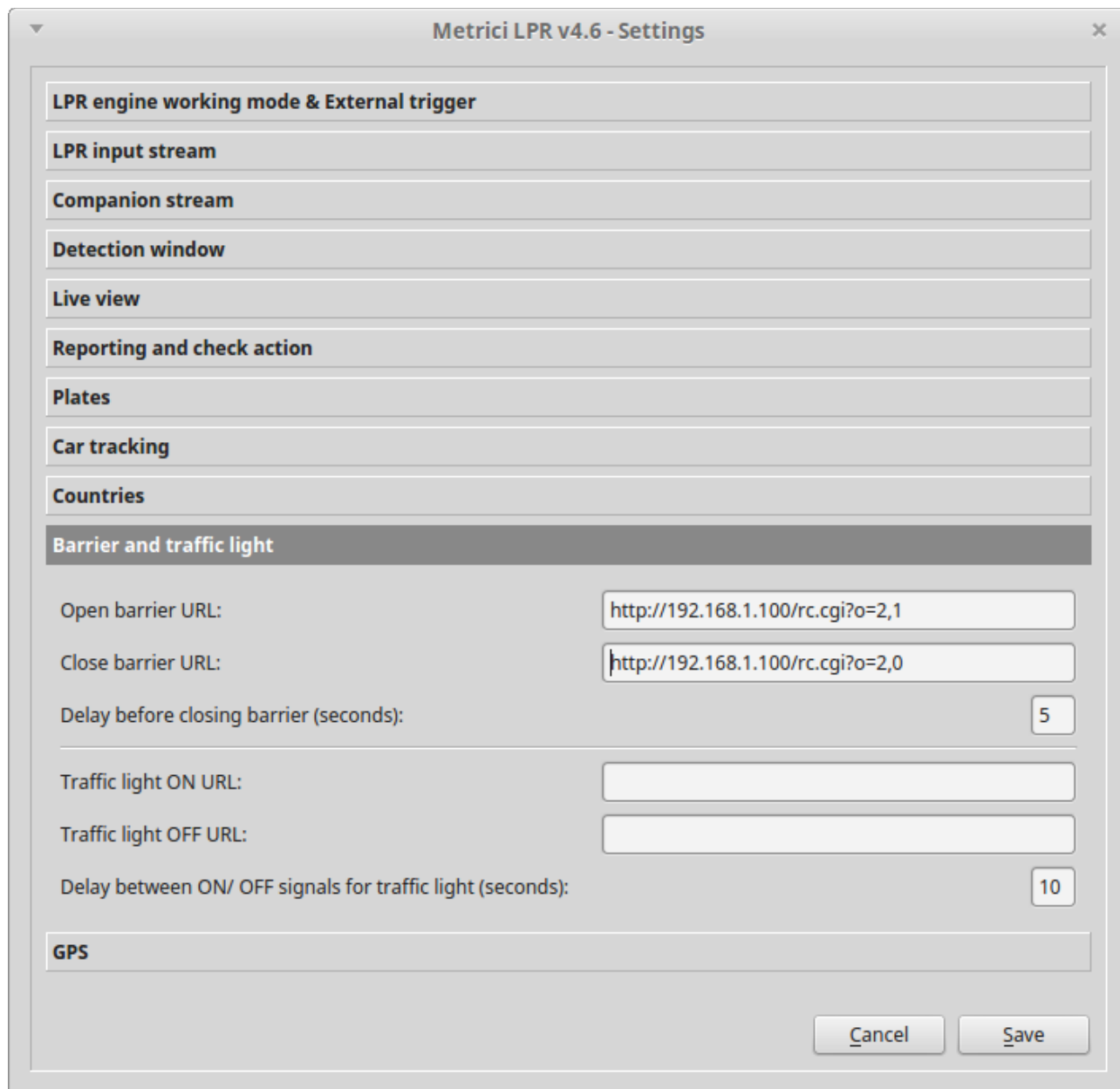
După ce se conectează una dintre ieșirile digitale cu releu la interfata de comanda a barierei, se pornește aplicația de detectie corespunzătoare și accesand butonul **Settings** și apoi submeniul **Barrier and traffic light**, se configurează **Open barrier URL** și **Close barrier URL**, utilizand urmatoarele formate:

deschidere bariera: **http://ADRESA\_IP/rc.cgi?o=ID\_IESIRE\_DIGITALA,1**

inchidere bariera: **http://ADRESA\_IP/rc.cgi?o=ID\_IESIRE\_DIGITALA,0**

unde ID\_IESIRE\_DIGITALA poate lua valori de la 1 la 4.

Spre exemplu, dacă bariera este conectată la ieșirea 2, iar Barionet-ul are adresa IP 192.168.1.100, configurările care trebuie folosite sunt următoarele:



**Metrici LPR v4.6 - Settings**

**LPR engine working mode & External trigger**

**LPR input stream**

**Companion stream**

**Detection window**

**Live view**

**Reporting and check action**

**Plates**

**Car tracking**

**Countries**

**Barrier and traffic light**

Open barrier URL:

Close barrier URL:

Delay before closing barrier (seconds):

Traffic light ON URL:

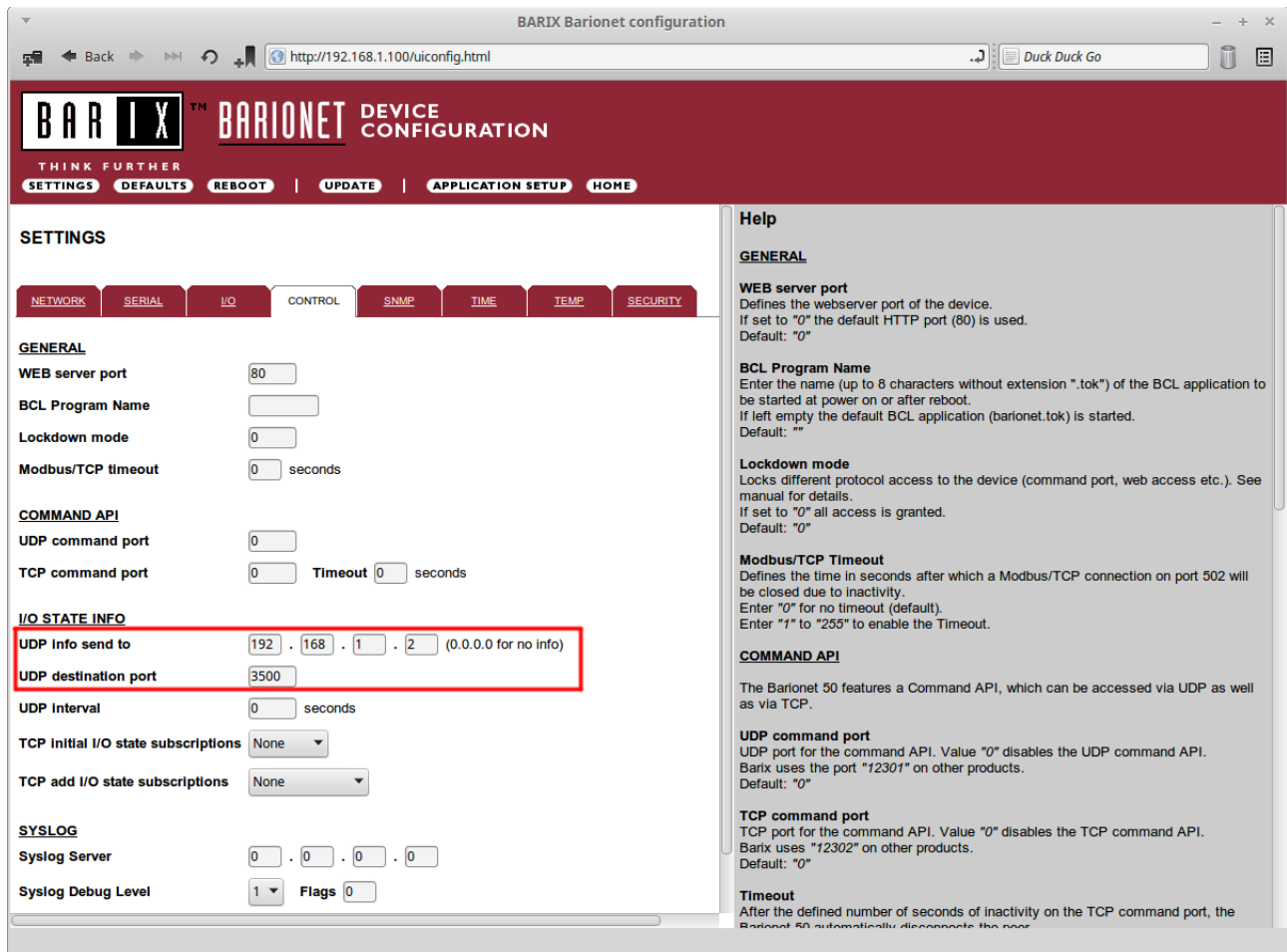
Traffic light OFF URL:

Delay between ON/ OFF signals for traffic light (seconds):

**GPS**

## Setari pentru trigger de bucla inductiva

După ce se conectează controller-ul de bucla inductiva la una dintre intrările digitale, se accesează interfața web a Barionet-ului și se alege meniul **CONFIGURATION**, iar apoi submeniul **CONTROL**.



The screenshot shows the 'BARIX BARIONET DEVICE CONFIGURATION' web interface. The 'CONTROL' tab is selected under the 'I/O' category. The 'I/O STATE INFO' section is highlighted with a red box, showing the following configuration:

- UDP info send to: 192 . 168 . 1 . 2 (0.0.0.0 for no info)
- UDP destination port: 3500
- UDP Interval: 0 seconds
- TCP Initial I/O state subscriptions: None
- TCP add I/O state subscriptions: None

The right-hand side of the interface contains a 'Help' section with details for various settings like 'WEB server port', 'BCL Program Name', 'Lockdown mode', 'Modbus/TCP Timeout', 'COMMAND API', and 'Timeout'.

La secțiunea **I/O STATE INFO** se configurează adresa IP a serverului Metrici LPR completând câmpurile de la **UDP info send to** și portul corespunzător aplicației de detecție la **UDP destination port**.

Pentru a afla numărul acestui port, deschideți aplicația de detecție corespunzătoare pe server-ul Metrici LPR și apăsați butonul **Settings**, iar apoi alegeți submeniul **LPR engine working mode & External trigger**. Selectând la **Trigger device and type** Barix Barionet (input 1, 2, 3 sau 4), aplicația afișează portul UDP pe care poate să primească trigger de la lan controller. Numărul acestui port UDP este de forma **3500 + id-ul aplicației LPR din Control Panel**, adică poate lua valori între **3500 și 3509**.

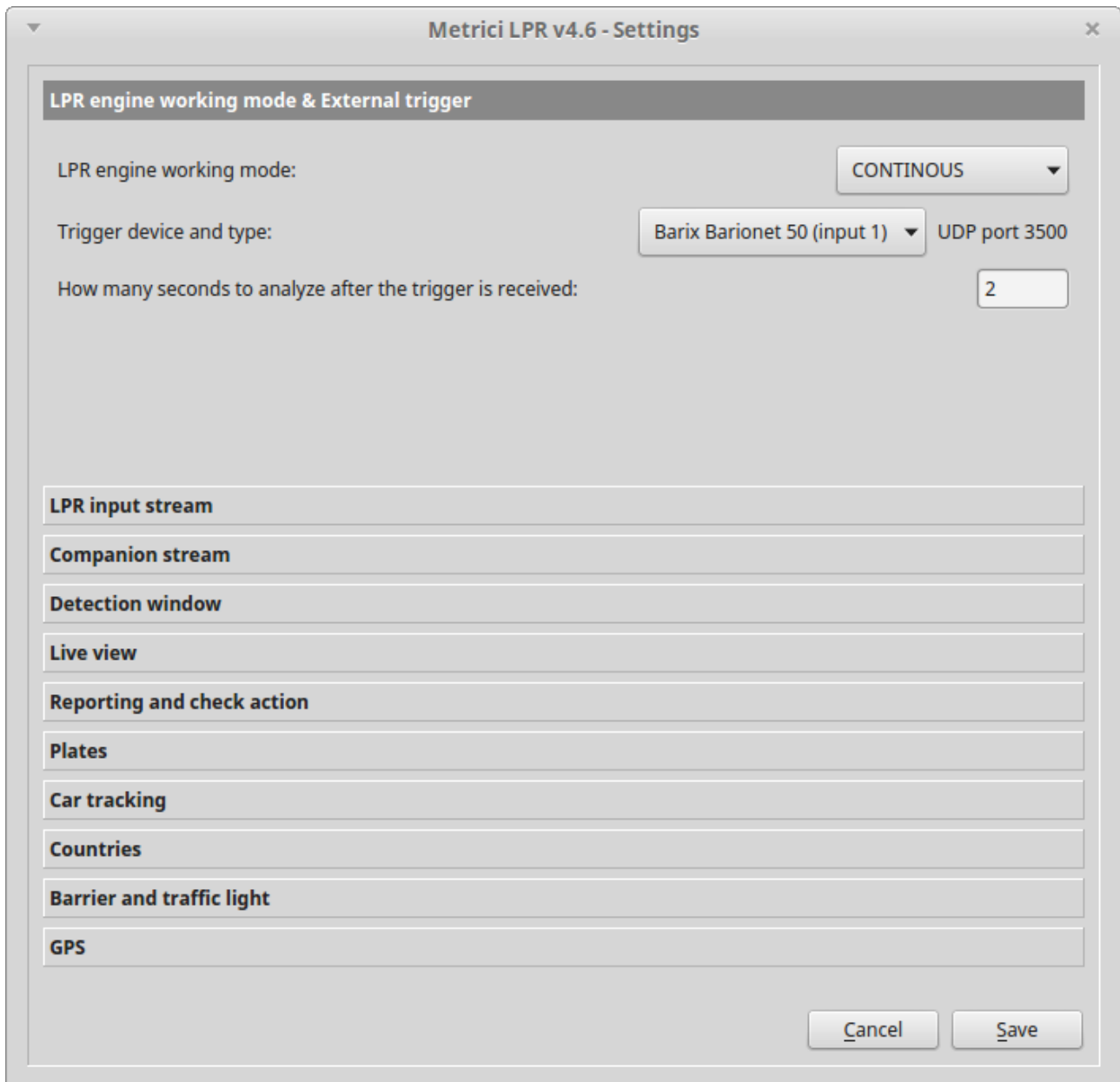
Aplicația de detectie Metrici LPR poate funcționa în următoarele moduri:

**1) Continuu fără trigger.**



În acest mod, aplicația Metrici LPR încearcă să detecteze și să recunoască numere de înmatriculare în fiecare frame de imagine, primit de la camera IP utilizată pentru LPR. Acest mod de lucru este util mai ales acolo unde nu este posibilă instalarea unei bucle inductive, spre exemplu pentru monitorizarea traficului pe drumuri expres, autostrăzi, s.a.m.d.

## 2) Continuu, cu trigger.



Metrici LPR v4.6 - Settings

**LPR engine working mode & External trigger**

LPR engine working mode: CONTINUOUS

Trigger device and type: Barix Barionet 50 (input 1) UDP port 3500

How many seconds to analyze after the trigger is received: 2

LPR input stream

Companion stream

Detection window

Live view

Reporting and check action

Plates

Car tracking

Countries

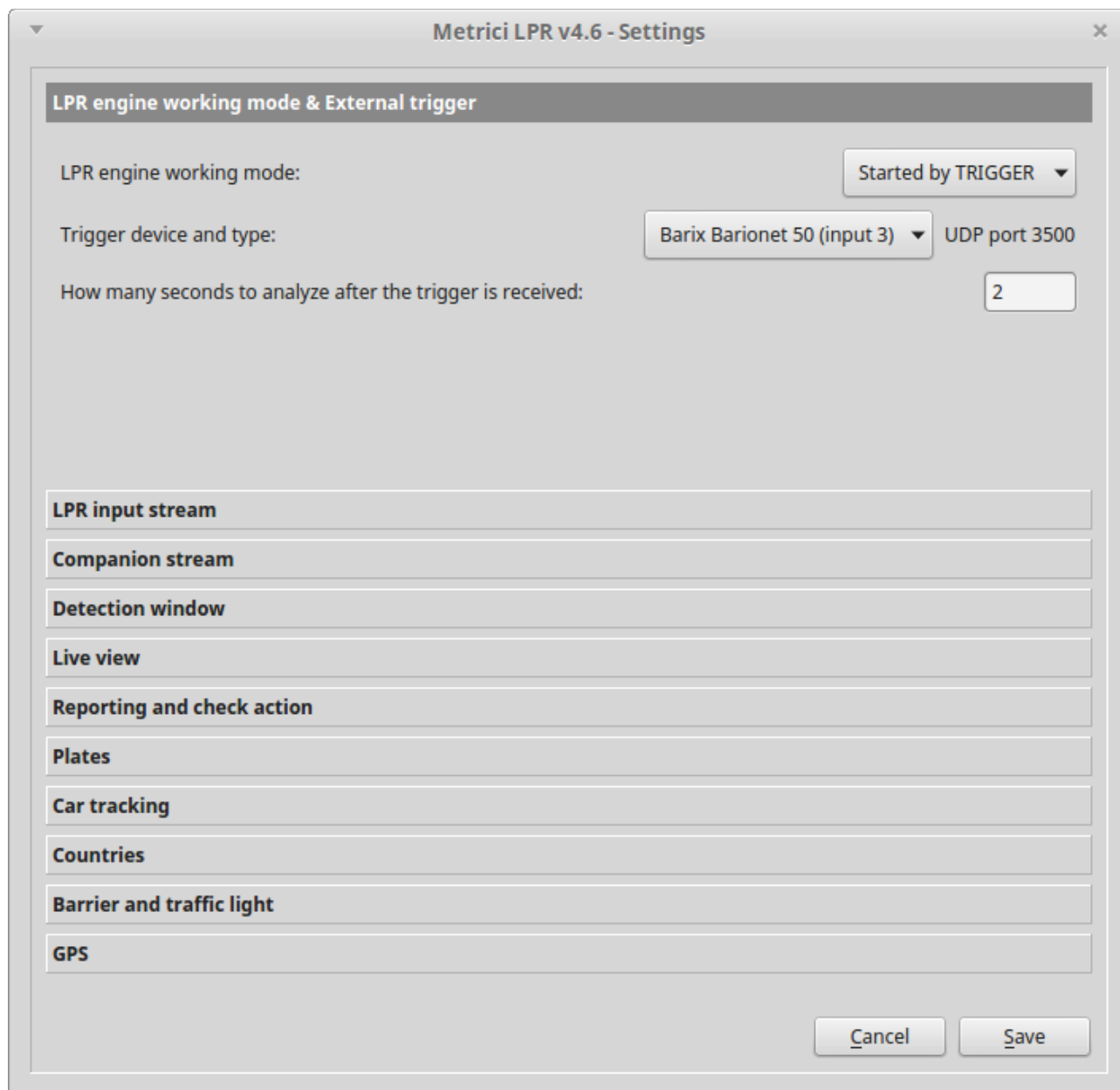
Barrier and traffic light

GPS

Cancel Save

În acest mod de lucru detectia și recunoasterea numerelor se desfășoară frame cu frame ca la modul 1), în plus aplicația putând primi trigger de la bucla inductiva. În momentul primirii acestui trigger, dacă nu se poate face recunoasterea niciunui numar de înmatriculare, aplicația va trimite totuși eveniment către baza de date, cu o **captura de imagine** și numar **UNKNOWN**.

### 3) Detectie și recunoaștere pornita de trigger.



**Metrici LPR v4.6 - Settings**

**LPR engine working mode & External trigger**

LPR engine working mode: Started by TRIGGER ▼

Trigger device and type: Barix Barionet 50 (input 3) ▼ UDP port 3500

How many seconds to analyze after the trigger is received: 2

LPR input stream

Companion stream

Detection window

Live view

Reporting and check action

Plates

Car tracking

Countries

Barrier and traffic light

GPS

Cancel Save

În acest mod de lucru aplicația realizează detectia și recunoașterea doar începând cu momentul primirii trigger-ului, pe durata timpului specificat. Ca și la modurile 1) și 2) se pot recunoaște mai multe numere de înmatriculare aflate simultan în același cadru de imagine. Dacă nu a fost recunoscut nici un număr, se trimite eveniment către baza de date cu captura de imagine și număr UNKNOWN, ca la modul 2). Acest mod de lucru este **foarte avantajos** dacă se pot monta bucle inductive, pentru că **reduce** foarte mult **puterea de procesare necesară**, deoarece detectiile și recunoașterile se realizează doar la trigger, pe perioade limitate de timp.