Ferramentas de configuração

Definir o endereço IP da máquina de rastreamento

Abra a ferramenta de configuração IVESmart, clique em Settings -> IP address -> Search successively (consulte a Figura 5.1-1 para obter detalhes), a interface de configuração exibirá todos os dispositivos válidos na LAN, verifique o tipo de dispositivo a ser configurado e clique em Confirm. Nota: O computador para operar a ferramenta IVESmart deve estar na mesma LAN com a câmera configurada.

ub			-Teacher Tracking Camera-		Student Tracking Camera		
🔲 Vse	se Hub pls		🔽 Enable		🔽 Enable		
TP Addross:	192 168 5 190	c	amera Type: PTZ	Tearch Camer: 💌	Camera Ty	pe: PTZ Student	Came: 🔻
II Address.	102.100.3.100		Panoramic Camera		Panoramic Camera		
Data Port:	3000	тр	Address: 192 168	5 103	TP Addrore	192 168 5 105	
Camera Port:	3001		Autress. [152.100	. 3. 103	II Address	102.100.0.100	
	2000	D:	ata Port: 3000		Data Port	; 3000	
Host Control Port:	13002	VIS	SCA Port: 3001		VISCA Port	: 1259	
leckhoerd Comere-		U	ser Name: admin		User Name	admin	
Tackboard Camera		1	Password: ****		Password	; жжжж	
Enabl	e		Close-up	Camera		Close-up Camera-	
IP Address:	192. 168. 5. 191	тр	Address: 192-168	5 102	TP Address	192 168 5 193	
Data Port:	3000						
10001	Long	D:	ata rort: 3000		Data Fort	: 3000	
VISUA Port:	1259	VIS	SCA Port: 1259		VISCA Port	: 1259	
User Name:	admin		ser Name: admin		User Name	admin	
Password:	****	,	Parsword: *****		Password bookk		
			,				
evice Type	Panoramic IP	Panoramic Port	Panoramic V	Close-up IP	Close-up Port	Close-up VI	
Student Tracking	192.168.5.105	3000	1259	192.168.5.193	3000	1259	
Hub	192.168.5.190	3000	3001		0	0	
Hub	192.168.5.190	3000	3001		0	0	
Hub	192.168.5.190	3000	3001		0	0	
Teacher Tracking	192.168.5.103	3000	3001	192.168.5.102	3000	1259	
Teacher Tracking	192.168.4.108	3000	1259	192.168.4.107	3000	1259	
Teacher Tracking	192. 168. 4. 103	3000	3001	192.168.4.102	3000	1259	

Figure 5.1-1 Operation interface

Configurar parâmetros de rastreamento

Definir o processo



IVESmart Setting Help	
Teacker Tracking	_Student Tracking
+ ZOOM -	Start + ZOOM - Start
	Stop 🔨 🕇 🗡 Stop
← HOME →	Config. ← HOME → Config.
Preset 1 Play Setting	Clean Preset 1 Play Setting Clean
BlackBoard Tracking	
Start	
Stop	
Config.	

Aqui, a seguir está uma descrição das configurações de acordo com o processo. A interface principal da ferramenta de configuração é mostrada na Figura 5.2-1.

Figure 5.2-1 Operation interface

1 - Defina a posição predefinida para close-up

A interface de operação de configuração da posição predefinida para close-up é mostrada na Figura 5.2-2. A caixa indicada pela seta possui um botão de controle de suporte. Ao controlar a posição do suporte e o valor do zoom, ele ajustará o ângulo e a posição da câmera para a posição predefinida e salvará. As configurações da posição predefinida panorâmica e da posição predefinida da plataforma são as seguintes:

	a
\hlack \hlack Preset O Flatform Areas O Flatform Areas + HOME + 2000 I Play Setting Clean \subset + Home I Play Clean O Flatform Areas I <	Teacher Trick Area
Save Flacthourd Position Save Flatform Position Met Config & Upgrade Tracking Setting Adjust Area View Phanemic Position View Platform Position View Platform Position Tracking Setting All the Way Tracking Save Blackboard Position 1 Save Blackboard Position 2 Image: Config A Upgrade Image: Config A Upgrade Image: Config A Upgrade	aht Advance Paran.

Figure 5.2-2 Operation interface

Platform preset: Controle a câmera de rastreamento do professor para fazer a plataforma (sugerimos que os professores fiquem no meio da plataforma, se houver) obtenha o resultado visual desejado na imagem da câmera, clique e salve a predefinição da plataforma. Durante o rastreamento normal, o tamanho da imagem do professor na imagem usa a predefinição da plataforma como referência. Quando o alvo de rastreamento desaparece, ele pode selecionar a lente de close-up para voltar à predefinição da plataforma.

Panoramic preset: Controle a câmera de rastreamento do professor para permitir que a câmera tenha quase uma panorâmica da sala de aula (ou de qualquer posição). Quando o alvo de rastreamento desaparece, ele pode selecionar a lente de close-up para voltar à posição panorâmica.

Preset for blackboard-writing: Consulte o manual do usuário para escrever no quadro-negro para obter detalhes.

2 - Defina a área da lente panorâmica

Platform area: É a área rastreada quando a lente de close-up inicia o rastreamento. É a área do quadro-negro na plataforma geralmente para garantir que, quando o professor estiver na plataforma, sua parte superior do corpo seja exibida dentro da área de configuração e não excederá a margem inferior da área da plataforma quando os alunos na primeira fila se sentarem. Consulte a Figura 5.2-3.



Figure 5.2-3 Operation interface

Tracking area: Área de rastreamento significa escopo de rastreamento do professor. Quando o alvo de rastreamento sair da área de rastreamento, será considerado perda do alvo de rastreamento. A área de rastreamento pode ser definida em polígono de acordo com certas condições do ambiente ou definir a área do aluno fora da área de rastreamento. Consulte a Figura 5.2-4:

Teacher Tracking	
N ↑ × Prest + NOME + 2008 1 Play Setting Clean ✓ 4 N - - - - -	Target Lost Area O Pasoranic Preset O Platform Area O Platform Freset O Bask Area O Baintain Original Position C Bask Area
Save Planform Fosition Het Config & Upgrade View Planform Fosition View Platform Fosition Save Blackboard Fosition 1 Save Blackboard Fosition 2 View Elackboard Fosition 1 View Blackboard Fosition 2	Tracking Setting Adjust Area Adjust Area Ø Np ○ Down ○ Left ○ Right Adjust Area Ø Np ○ Down ○ Left ○ Right Save Faran Ø Hore ↑ All the Way Tracking ↓

Figure 5.2-4 Operation interface

Mask area: A área da máscara geralmente é a área que pode afetar o resultado do rastreamento do professor, como locais que podem ter mudanças dinâmicas, como TV, projetor, portas e janelas. Veja a figura 5.2-5:

Teacher Tracking	
× † / + Prest + NDNZ → Z000 I Play Setting Clean	Target Lost O Panoranic Preset O Platform Preset O Platform Preset O Bask Area O Bask Area O Bask Area
X 4 - Sure Passrueic Fosition Net Config & Upgrade	O Maintain Original Position Tracking Setting Adjust Area Adjust Area Adjust Parae
View Panoramic Position View Flatform Position Save Blackboard Position 1 Save Blackboard Position 2	✓ Arto Zoon O vy C zown O Left O Argat ✓ V Hore 1 ✓ All the Way Tracking +
View Elackboard Position 1 View Blackboard Position 2	

Figure 5.2-5 Operation interface

3 - Defina os parâmetros de rastreamento

Target lost: Quando o alvo perde, a lente de close-up retornará à posição predefinida designada. Esta posição predefinida pode ser predefinida panorâmica, predefinida da plataforma ou manter a posição original.



Figure 5.2-6 Operation interface

Tracking settings: Auto zoom: No open mode (marcado), durante o rastreamento, a câmera fará o zoom automaticamente de acordo com a distância do alvo; em off mode (desmarcado), durante o acompanhamento do professor, o zoom permanece o valor definido durante a predefinição da plataforma.

V-move: No modo aberto (marcado) e durante o rastreamento do professor, a câmera ajustará seu ângulo de elevação de acordo com a altura do alvo de rastreamento; no modo desligado (desmarcado) e durante o professor rastreamento, o ângulo de elevação permanece o valor definido durante a predefinição da plataforma. Se um professor não deixar a plataforma em sala de aula, sugerimos desativar o zoom automático e o v-move.

Image: Seve Backbord Fonitina 2 For Elactore Fonitina 2 Seve Backbord Fonitina 1 New Backbord Fonitina 2	Teacher Tracking	
Image: Seve Plasterne Festion Seve Plasterne Festion Vice Plasterne Festion Seve Plasterne Festion Seve Blastheerd Festion 1 Vice Plasterne Festion 2		
Image: Constraint of Position For each of Position Adjust Area O Boom Oleft O Bight Olegat Adjust Area Save Blackboard Position View Platchore Position View Platchore Position For each of Position Save Para Save Blackboard Position 1 View Blackboard Position 2 For each of Position For each of Position Save Para Yive Blackboard Position 1 View Blackboard Position 2 For each of Position For each of Position For each of Position Yive Blackboard Position 1 View Blackboard Position 2 For each of Position For each of Position For each of Position Yive Blackboard Position 1 View Blackboard Position 2 For each of Position For each of Position For each of Position For each of Position Yive Blackboard Position 1 View Blackboard Position 2 For each of Position For each of Position For each of Position For each of Position For each of Positio		
Save Pasaramic Position Save Platform Position Met Config & Upgrade Tracking Setting Adjust krea Adjust krea View Platform Position View Platform Position View Platform Position View Platform Position Save Plathourd Position 2 Image: Config & Upgrade Image: Config & Upgrade Adjust krea Image: Config & Upgrade <td>N ↑ ↓ Preset + NOME → 2008 1 Flay Setting Clean ✓ ↓ X - 1 Flay Setting Clean</td> <td>Target Lost Ares © Pauronic Freset O Flatforn Ares O Teacher Trick Ares O Blatforn Ireset O Back Ares ○ Teacher Trick Ares O Back Ares ○ T □ □ □ Back Ares □ □ □ □ □ Back Ares □ □ □ □ □ Back Ares □ □ □ □</td>	N ↑ ↓ Preset + NOME → 2008 1 Flay Setting Clean ✓ ↓ X - 1 Flay Setting Clean	Target Lost Ares © Pauronic Freset O Flatforn Ares O Teacher Trick Ares O Blatforn Ireset O Back Ares ○ Teacher Trick Ares O Back Ares ○ T □ □ □ Back Ares □ □ □ □ □ Back Ares □ □ □ □ □ Back Ares □ □ □ □
	Save Functuric Position Save Flatform Position Bet Config & Upgrode View Functuric Position View Flatform Position Save Blackboard Position 1 Save Blackboard Position 2	Trecking Setting ✓ Acto Zoon ↓ Since Paras. Aljust Area Ø Up O Down. O Left O Bight ↓ All the Fay Trecking ↓ ↓ ↓ ↓

Figure 5.2-7 Operation interface

Advance parameters: Sensibilidade da ação: No modo de rastreamento do professor, é a faixa de ação necessária para acionar a câmera de rastreamento quando o alvo de rastreamento muda do estado estacionário para o estado de movimento. Quanto maior a sensibilidade da ação, menor o movimento do alvo de rastreamento que acionará o movimento de rastreamento da câmera.

H-speed: Significa velocidade da câmera de rastreamento para rastreamento horizontal. V-speed: Significa velocidade da câmera de rastreamento para rastreamento vertical. Zoom range: quanto maior o alcance, maior a extensão do zoom necessária para a câmera ao rastrear alvo descendo plataforma. 0 a Lost timeout: significa o tempo necessário (5s por padrão) para que a câmera de rastreamento execute a ação de perda de alvo quando o alvo for perdido (opcional: retornar à predefinição de na panorama, predefinição de ou permanecer plataforma posição original). Down platform sensitivity: É usado para determinar se o professor desce da plataforma. Quanto menor a sensibilidade, maior a distância do professor ao quadro-negro necessária para acionar a ação do professor na plataforma.

Teacher Tracking	
Advance Param.	
Advance Fares. Advance Fares. Action Sensitivity: Low High 6 H-Speed: Slow Fart 4 V-Speed: Slow Fart 4 V-Speed: Slow Fart 4 Zoon Bange: Snall Big 5 Lost Timeont: 10 s Bown Platform. Low High 5 Sensitivity: Low High 5	Action Code Iarget Lock: 100.00.001.00.FF Target Lock: 81 0A 09 01 01 FF Down From Flatform: 81 0A 09 01 01 SFF Up to Flatform: 81 0A 09 01 05 FF Teacher Hore: 81 0A 09 01 05 FF Teacher Stop: 81 0A 09 01 06 FF
← NONE → ZOON	Action Code Sending Type Image: Configure Conf
Save Blackboard Position 1 Save Blackboard Position 2 View Blackboard Position 1 View Blackboard Position 2	

Figure 5.2-5 Operation interface

Para configurações do código de ação, consulte "7 Descrição da conexão do host de gravação e transmissão". Após a configuração, clique em Salvar parâmetro. Permite entrar na coluna de configurações de parâmetros avançados para alterar o valor da configuração para obter o melhor resultado sujeito a cenas específicas e demanda do cliente.