

AI 動体検知アプリケーション
WV-XAE200WUX
外部インターフェイス仕様書

V1.18

i-PRO 株式会社

変更履歴

版数	日付	項目番号	変更内容	変更トリガ
1.00	2022/5月	All	初版	—
1.10	2022/7月	3.	・文中の ivmd_info_type の値を修正。 ivmd_info_type=2 ⇒1	仕様書修正
		3.1	・algorithmID を 0x0000⇒0x0100 に修正 ・almtree に 0x08 を追記	
		1.	機能に「カウント機能」を追記 (アプリバージョン v3.00 より対応)	ソフト バージョンアップ
		2.4 2.5 3.2 4.2.2 7. 8.	新規追加 (アプリバージョン v3.00 より対応)	
		9.1	カウント機能の CGI パラメータを追加 (アプリバージョン v3.00 より対応)	
		4.1.2	Analytics Stream の Meta Stream フォーマット例を修正	
1.11	2022/9月	4.2.1	パラメータ「IsInside」の説明を修正	仕様書修正
		2.6	get_io2 の CGI を修正	
		7.2	パラメータ「CameraMACaddress」、 「Ch」の説明を追記	
		1.1	「MQTT アラーム送信」を追加 (アプリバージョン v3.10 より対応)	ソフト バージョンアップ
		2.2	設定 CGI 仕様を更新 (アプリバージョン v3.00 より対応)	
		9	新規追加 (アプリバージョン v3.10 より対応)	
		10.1	MQTT アラーム通知の CGI パラメータを追加 (アプリバージョン v3.10 より対応)	
		1.12	2023/2月	4.2.1.1 5. 9.
10.1	奥行き設定のパラメータを追記			
7.4	送信フォーマット例を修正			
4.2.1	パラメータ「Likelihood」を追加 (アプリバージョン v3.20 より対応)			ソフト バージョンアップ
7. 8.	送信間隔に 5sec,10sec,15sec を追加 (アプリバージョン v3.20 より対応)			
10.1	下記 CGI パラメータを追加			

			HTTP 送信間隔 15 秒/10 秒/15 秒、 移動量判定、検知ライン名 (アプリバージョン v3.20 より対応)	
		4.1	パラメータ「color」を追加 (2022 年 7 月以降のカメラバージョンより 対応)	カメラ バージョンアップ
1.13	2023/7 月	4.1.2	Analytics Stream の Meta Stream フ ォーマット例を修正	仕様書修正
		4.2.1.1	・Direction の値を修正 ・パラメータ「Likelihood」に下記を追記 ※本アプリケーション(v3.20 以上)かつカメ ラ(2023 年 2 月リリース以降のバージョン) の場合のみ付与する。	
		10.1	下記 CGI パラメータの value の意味を 修正 ・det_fig1~det_fig8 ・mask_fig1~ mask_fig8	
1.14	2024/1 月	3.2.2	cntobj と state のデータ位置の記載を 修正	仕様書修正
		2.4 2.6 3. 4. 5. 7. 8. 9. 10.1	AI 現場学習アプリケーションと連携時の 仕様を追記 (アプリバージョン V3.42 より対応)	ソフト バージョンアップ
1.15	2024/2 月	1.1	出力インターフェイスに「HTTP アラーム通 知」を追記。	仕様書修正
		5. 6. 9.	アラーム通知内容に下記を追加。 ・侵入検知終了時のアラーム通知 ・滞留検知終了時のアラーム通知 (アプリバージョン V3.50 より対応)	ソフト バージョンアップ
		4.2.2 10.	ラインカウントの Event stream 送信間隔 に 5 秒と 10 秒を追加。 (アプリバージョン V3.50 より対応)	
		10.	・下記を「高度な設定」に移動。 動体検知感度、AI-VMD 情報付加、付 加情報種別 ・「検知終了時のアラーム通知」を追加 (アプリバージョン V3.50 より対応)	
1.16	2024/5 月	2.5	パラメータ days の範囲を修正。 修正前：1 - 6	仕様書修正

			修正後：1 - 7	
		4.2.1	下記を追記。 AI 動体検知の Event Stream では、検知設定 1 で発生したアラームのみイベントとして送信される。	
		10.1	下記パラメータを追加。 ・滞留検知時間 5min~60min ・最低速度設定 ・検知サイズ上限の適用対象 (アプリバージョン V3.60 より対応)	ソフト バージョンアップ
1.17	2024/10 月	2.2 2.5 4.2	カウント機能 (ヒートマップ) の仕様を追記。 (アプリバージョン V3.70 より対応)	ソフト バージョンアップ
		4.1	送信情報に下記を追加。 ・物体の経度、緯度、高さ ・速度推定値 (アプリバージョン V3.70 より対応)	
		4.2.1	・送信情報に速度推定値を追加。 ・下記仕様を削除。 「複数エリアで同時発報時、最も若い番号の検知エリアの ClassType の値が、全ての検知エリアの ClassType の値に付与される。」 (アプリバージョン V3.70 より対応)	
		10.1	下記パラメータを追加。 ・カウント機能 (ヒートマップ) 関連 ・カウントデータ保存対象 ・Analytics Stream に ClassCandidate タグを付与する HTTP 送信先アドレスの文字数上限を 128 文字以内に変更。 (アプリバージョン V3.70 より対応)	
1.18	2024/10 月	2.5.2.2	・CSV ファイルフォーマットを修正。 ・カメラの撮像モード毎に、ヒートマップ情報のグリッド分割数を追記。	仕様書修正

目次

1. はじめに	7
1.1. 出力インターフェイス	9
2. CGI コマンドインターフェイス	10
2.1. アプリケーション動作の確認方法	10
2.2. 設定 CGI 仕様	10
2.2.1. 構造	10
2.2.2. 送信手順	11
2.3. 設定値取得 CGI	12
2.4. インターフェイスコマンド (CGI) : メタ情報を取得する (JSON ファイル)	16
2.4.1. JSON フォーマット	17
2.4.2. JSON ファイル取得	20
2.5. インターフェイスコマンド (CGI) : CSV ファイルをダウンロードする	22
2.5.1. ディレクトリ構造とファイル名	25
2.5.2. CSV ファイルフォーマット	25
2.5.3. CSV ファイルの取得	28
2.6. get_io2	33
3. 付加情報	35
3.1. AI 動体検知	36
3.1.1. 基本情報	36
3.1.2. 結果情報	37
3.2. ラインクロス人数カウント	39
3.2.1. 基本情報	39
3.2.2. 結果情報	40
4. ONVIF Meta Stream	42
4.1. Analytics Stream	42
4.1.1. パラメータ詳細	42
4.1.2. Meta Stream フォーマット例	44
4.2. Event Stream	46
4.2.1. AI 動体検知	46
4.2.2. ラインクロス人数カウント	54
4.2.3. ヒートマップ	58
5. 独自アラーム通知	60
6. HTTP アラーム通知	61
7. HTTP 定期通知	62
7.1. 電文プロトコル仕様	62

7.2.	電文詳細.....	63
7.3.	電文プロトコルシーケンス.....	65
7.4.	通知フォーマット	66
8.	MQTT 定期送信.....	70
8.1.	設定仕様.....	70
8.2.	電文詳細.....	70
8.3.	ペイロードの送信フォーマット	72
9.	MQTT アラーム通知.....	75
9.1.	設定仕様.....	75
9.2.	電文詳細.....	75
9.3.	ペイロードの送信フォーマット	78
10.	付録.....	79
10.1.	CGI パラメーター一覧	79
10.2.	Meta Data Stream の使用方法について.....	118

1. はじめに

本書は、AI 動体検知アプリケーション WV-XAE200WUX の外部 I/F 仕様を示す仕様書である。本アプリケーションは、下記 3 つの機能を使用することができる。

AI 動体検知

本機能を使用することで、以下の 4 つのモードで動体を検知してアラームなどを発生することができる。

侵入検知：エリアに侵入した動体を検知する。

滞留検知：エリア内に一定時間以上滞留した動体を検知する。

方向検知：エリア内を指定方向に横切った動体を検知する。

ラインクロス検知：ラインを指定方向に横切った動体を検知する。

本機能では、検知した動体を人物または車両、二輪車であるかを判別する。また、判別可能な動体の種別は、AI 現場学習アプリケーションと連携することで追加できる。

カウント機能（ラインクロス人数カウント）

本機能（以下、ラインクロス人数カウント）を使用することで、ラインを横切った人物や車両、二輪車をカウントし、カウント情報を内部メモリーに CSV ファイルとして保存する。また、判別可能な動体の種別は、AI 現場学習アプリケーションと連携することで追加できる。

カウント情報は、HTTP 経由で取得可能、または H.264/H.265 と JPEG ストリームで付加情報として取得可能である。HTTP 経由の場合、時刻変更を行った後、しばらく変更前の時刻のデータも送られることもある。

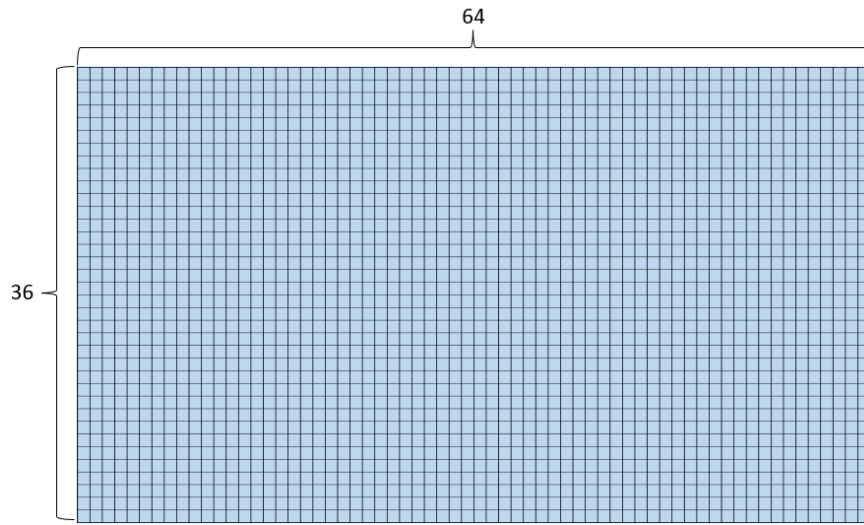
カウント情報は、設定された保存間隔毎にリセットされる。

カウント機能（ヒートマップ）

本機能は、人物の通過カウント情報と滞留カウント情報のマップ情報を生成し、内部メモリーに CSV ファイルとインデックス画像 (JPEG) として保存する。マップ情報は、格子状に分割された画像から生成される。マップ情報のグリッド分割数は、カメラの撮像モードによって異なる。また、カウント情報のファイルは、HTTP 経由で取得可能である。

カウント情報は、設定された保存間隔毎にリセットされる。

例) カメラのアスペクト比が 16:9 の場合の分割イメージ



1.1. 出カインターフェイス

本機能の出カインターフェイスを下記に示す。

機能	Output I/F								
	CGI (カウント 情報の取得)	CGI (get_io2)	付加情報	ONVIF [®] Meta Stream	独自 アラーム通知	HTTP アラーム通知	HTTP 定期通知	MQTT 定期送信	MQTT アラーム通知
AI 動体検知	—	○	○	○	○	○	—	—	○
ラインクロス 人数カウント	○	—	○	○	—	—	○	○	—
ヒートマップ	○	×	×	○	×	×	×	×	×

※ONVIF は、ONVIF Inc.の商標。

2. CGI コマンドインターフェイス

2.1. アプリケーション動作の確認方法

下記手順によって、アプリケーションが既にカメラへインストールされているかどうかを確認することができる。

- ① カメラを起動した状態で、下記 URL を入力する。

<http://192.168.0.10/cgi-bin/getinfo?FILE=1>

- ② 下記メッセージから、アプリケーションがインストール済みであることを確認することができる。

EXTAPP1= AI-VMD EXTAPP2= EXTAPP3=

なお、インストールした順番によっては EXTAPP2 または EXTAPP3 に「AI-VMD」が表示されることもある。また、EXPAPPx の x の最大数は、カメラによって異なる。

2.2. 設定 CGI 仕様

2.2.1. 構造

[コマンドインターフェイス]

Method: POST

[CGI]

- ・ マルチセンサーカメラ（下記はチャンネル 1 を指定する場合の例を記載する。）

[http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&channel=1&s_appDataType=0&s_appData=\(base64 data\)](http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&channel=1&s_appDataType=0&s_appData=(base64 data))

- ・ マルチセンサーカメラ以外のカメラ

[http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData=\(base64 data\)](http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData=(base64 data))

CGI URL : <http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi>

API 名 : sendDataToAdamApplication

[Request Parameters]

Parameter name	Description
appName	「iVmdApp」固定
channel	マルチセンサーカメラのチャンネル情報。 ※マルチセンサーカメラのみ付与する。
s_appDataType	送信データタイプ。設定 CGI の場合は「0」固定。
s_appData	Base64 データ。設定値情報。

[s_appData の内容]

Parameter name	Description
appMethod	alm：AI 動体検知を設定する場合に指定する。 info：ラインクロス人数カウントを設定する場合に指定する。 map：ヒートマップを設定する場合に指定する。
各種設定パラメータ	付録を参照。

2.2.2. 送信手順

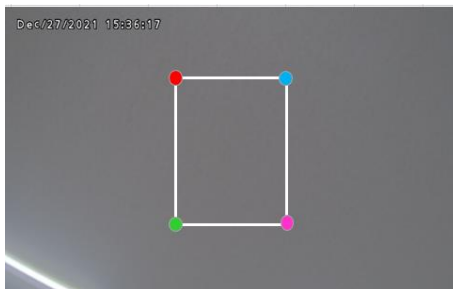
① s_appData=以降の設定値情報（Base64 エンコード前）を作成する。

下記の JSON 形式で設定値情報を作成する。設定パラメータ（key, value）の仕様は付録を参照。

```
{{appMethod:xx},{ "key": "value"}}
```

ここで、下記パラメータについて値の指定方法を特記する。

■ 【AI 動体検知】 検知エリアの座標



【検知エリアの座標イメージ図】

例：検知設定 1 のエリア 1 の 4 頂点が (315,113) , (427,113) , (427,260) , (315,260) の場合、下記のように座標を指定する。

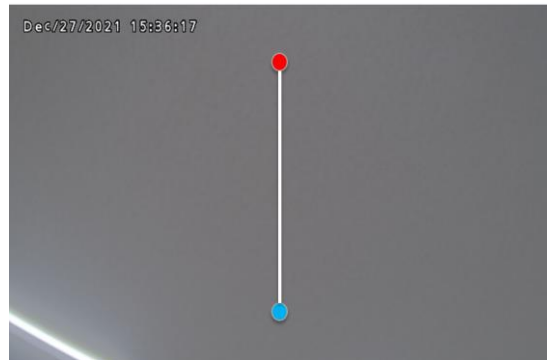
```
{{appMethod:alm},{ "sel_condition": "1" },{ "det_fig1": "0303150113042701130427026003150260"}}
```

sel_condition : "1"
det_fig1 : "0303150113042701130427026003150260"

03 : 検知設定番号 (例: 検知設定 2 の場合: "sel_condition": "2")
03 : エリア番号 (例: エリア 2 の場合: det_fig2)
03 : X座標
15 : Y座標
01 : X座標
13 : Y座標
04 : X座標
27 : Y座標
01 : X座標
13 : Y座標
04 : X座標
27 : Y座標
02 : X座標
60 : Y座標
03 : X座標
15 : Y座標
03 : X座標
26 : Y座標

0 : 頂点数-1
1 : 形状 (多角形/長方形:0, ライン:1)

■ 【ラインクロス人数カウント】 検知ラインの座標



【検知ラインの座標イメージ図】

例：ライン 1 の2つの座標が(358, 50),(358,418)の場合、下記のように指定する。

```

{{appMethod:info},{
  "det_fig1": "210358005003580418"}
}

```

ライン番号 (例: ライン2の場合: det_fig2)
 固定 X座標 Y座標 X座標 Y座標

- ② s_appData=以降の設定値情報を Base64 エンコードする。(下記は、マルチセンサーカメラ以外のカメラの場合)

■Base64 エンコード前

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData={{appMethod:alm},{sel_condition:1},{det_fig1:0303150113042701130427026003150260}}

■Base64 エンコード後

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData=e3thcHBNZXRob2Q6YWxtfSx7c2VsX2NvbmlRpdGlvbjoxfSx7ZGV0X2ZpZzE6MDMwMzE1MDExMzA0MjcwMTEzMDQyNzAyNjAwMzE1MDI2MH19

- ③ Base64 エンコード後の設定値情報を CGI で送信する。

2.3. 設定値取得 CGI

設定済みのアプリケーションの設定値は、下記 CGI を送信することで取得可能。

- ・マルチセンサーカメラ (下記はチャンネル 1 を指定する場合の例を記載する。)

<http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=getApplicationPreference&appName=iVmdApp&channel=1>

・マルチセンサーカメラ以外のカメラ

<http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=getApplicationPreference&appName=iVmdApp>

[Request Parameters]

Parameter name	Description
appName	「iVmdApp」固定
channel	マルチセンサーカメラのチャンネル情報。 ※マルチセンサーカメラのみ付与する。

[Normal Response Parameters]

Parameter name	Description
funcId	FuncID
preferenceVersion	設定情報のバージョン
preference	(設定情報)
prefName	設定名
prefType	設定値のタイプ(Boolean / Integer / String / Enumeration / Binary) Boolean: 論理型 Integer: 64ビットの符号付整数型 String: 文字列型 Enumeration: 列挙型 Binary: バイナリ型
enumerationList	Enumerationのリスト ※prefName==Enumerationの場合のみ付加される
defaultValue	初期値 prefTypeにより、下記のように表現されている prefType == Booleanの場合: TRUE or FALSEが入る prefType == Integer: 符号付き64ビット10進整数値が入る prefType == String: 文字列が入る prefType == Enumeration: enumerationListのいずれかが入る prefType == Binary: バイナリをBase64化したものが入る
webApiAccess	WebAPIからのアクセス権限 ReadWrite: WebAPIから読み書き可能 Read: WebAPIから読み出しのみ (Setは不可)
value	現在の値 prefTypeの違いによる表現方法は、defaultVauleと同じ。

[Abnormal Response Parameters]

Parameter name	Description
faultCode	エラーコード
faultString	エラー文字列
<p>HTTP response header = "400" Bad Request</p> <p>faultCode="1" faultString="Invalid Parameter" 引数の中身に問題があります</p> <p>faultCode="2" faultString="Invalid Method" 指定の API が提供されていません</p> <p>faultCode="3" faultString="Invalid Install ID" 指定のインストール ID は無効です</p> <p>faultCode="4" faultString="Invalid Process ID" 指定のプロセス識別 ID は無効です</p> <p>faultCode="5" faultString="Invalid Exec ID" 指定の実行権利 ID は無効です</p> <p>faultCode="6" faultString="Invalid Registration Key" 指定のレジストレーションキー文字列は無効です</p> <p>faultCode="7" faultString="Invalid Cipher Control" 暗号機能が異常を検出しました</p> <p>faultCode="8" faultString="Can't Execute Script File" スクリプトファイルが実行できません</p> <p>faultCode="9" faultString="Invalid Application Package" 追加アプリパッケージが無効です</p> <p>faultCode="10" faultString="Invalid Protocol" メソッド名の指定がない、あるいは、引数が不足しています</p> <p>faultCode="20" faultString="Not Supported" 本バージョンでは指定の API はサポートされていません</p> <p>HTTP response header = "403" Forbidden</p> <p>faultCode="11" faultString="Permission denied" API を実行する権利がありません</p> <p>faultCode="12" faultString="Registration Key Expired" アプリの有効期限切れです</p> <p>HTTP response header = "409" Conflict</p> <p>faultCode="13" faultString="Bad Application Status" 指定の機能を実行できる状態ではありません</p>	

```
HTTP response header = "500" Internal Server Error
  faultCode="14" faultString="File Access Error"
    内部エラー (ファイルアクセスエラー)
  faultCode="15" faultString="I/O error"
    内部エラー (I/O エラー)
  faultCode="16" faultString="Not Enough Memory"
    内部エラー (メモリ不足)
  faultCode="17" faultString="Application Start Error"
    内部エラー (アプリ起動異常)
  faultCode="18" faultString="Internal Error"
    内部エラー (その他のエラー)
```

[Response Format(Normal) : JSON]

設定値の詳細は 10.1 章を参照。

```
{ "funcId":"FUNCID",
  "preferenceVersion":"設定情報のバージョン",
  "preference":[
    {"prefName":"設定名",
      "prefType":"設定値のタイプ",
      "enumerationList":["ENUM値1","ENUM値2","ENUM値3",...],
      "defaultValue":"初期値",
      "webApiAccess":"WebAPIからのアクセス権限",
      "value":"現在の値"},
    {...},
    ...
  ]
}
```

[Response Format(Abnormal) : JSON]

```
{ "faultCode":"Error Code", "faultString":"Error String" }
```

2.4. インターフェイスコマンド (CGI) : メタ情報を取得する (JSON ファイル)

[コマンドインターフェイス]

Method: GET

[CGI URL]

[http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData=\(base64 data\)](http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData=(base64 data))

[送信パラメータ]

パラメータ名	値	概要
appMethod	get_result	メソッドを設定する。
min	1~1440	アプリで保存している直近 24 時間のデータより、CGI を受けたタイミングから min 個 (1 分単位) 遡った情報を応答として返します。 なお、カメラやアプリが再起動した場合は保存したデータは消去されます。

設定データは、JSON フォーマットである。使用時には、Base64 エンコードする。
また、パラメータ「min」とその値は「"」で囲むこと。

```
{{appMethod:get_result},{\"min\":\"xx\"}}
```

使用例) min=5 の場合、下記の設定データを Base64 エンコードする。

Base64 エンコード前: {{appMethod:get_result},{\"min\":\"5\"}}

Base64 エンコード後: e3thcHBNZXRob2Q6Z2V0X3Jlc3VsdH0seyJtaW4iOi1In19

送信 CGI :

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData=e3thcHBNZXRob2Q6Z2V0X3Jlc3VsdH0seyJtaW4iOi1In19

2.4.1. JSON フォーマット

下記に応答フォーマット例を記載する。

```
{
  "CameraIPaddress": "xxx.xxx.xxx.xxx",
  "Time": "xxxx/xx/xx xx:xx:xx",
  "TimeZone": "xxxx",
  "SummerTime": x,
  "Line1": [
    {"list": [{"xxxx/xx/xx xx:xx:xx", xx, xx}]},
  ],
  "Line2": [
    {"list": [{"xxxx/xx/xx xx:xx:xx", xx, xx}]},
  ],
  ~
  "Line8": [
    {"list": [{"xxxx/xx/xx xx:xx:xx", xx, xx}]},
  ],
  "Line1_cntobj": ["xxxx"],
  "Line2_cntobj": ["xxxx"],
  "Line3_cntobj": ["xxxx"],
  ~
  "Line8_cntobj": ["xxxx"]
}
```

【応答パラメータ】

パラメータ名	値	表記	概要
CameraIPaddress	(0~255).(0~255). (0~255).(0~255)	10進数	カメラの IP アドレス (文字種：半角英数字)
Time	日時(UTC)		日時 フォーマット：yyyy/mm/dd hh:mm:ss 例) 日本時間 2013 年 8 月 29 日 12:35:01 の場合 2013/08/29 03:35:01
TimeZone	-1200~+1300		UTC との時差 例) 大阪、札幌、東京の場合 (時差 9 時間) +0900
SummerTime	0, 1		サマータイム設定 0:サマータイム外、1:サマータイム 中
Line1.list Line2.list	[“日時(UTC)”, 検知数 (In 方向)]		検知ラインを横切ったカウント対象 物

Line3.list Line4.list Line5.list Line6.list Line7.list Line8.list	(0~100), 検知数 (Out 方向) (0~100)]		(文字種：半角英数字) [日時(UTC)]：1 分ごとの日時情報 例) 2021/1/11 9:00 2021/1/11 9:00:00~2021/1/11 9:00:59 [検知数 (In)]：1 分間の In 方向の 検知数 [検知数 (Out)]：1 分間の Out 方向 の検知数
Line1_cntobj Line2_cntobj Line3_cntobj Line4_cntobj Line5_cntobj Line6_cntobj Line7_cntobj Line8_cntobj	Human, Vehicle, Bike, Label1, Label2, Label3, Label4, Label5	文字列	カウント対象と 現場学習オブジェクト番号 ※検知ラインが未設定の場合は空欄 を送信する。 例 1)「人物」がカウント対象の場合、 下記のようなになる。 "Line1_cntobj":["Human"] 例 2)「人物」と「現場学習オブジェ クト 1 (名称：Forklift)」がカウント 対象の場合、下記のようなになる。 "Line1_cntobj":["Human","Label1"]

※検知ラインが未設定、もしくは無効だった時間の情報は含まれない。

(異常時)

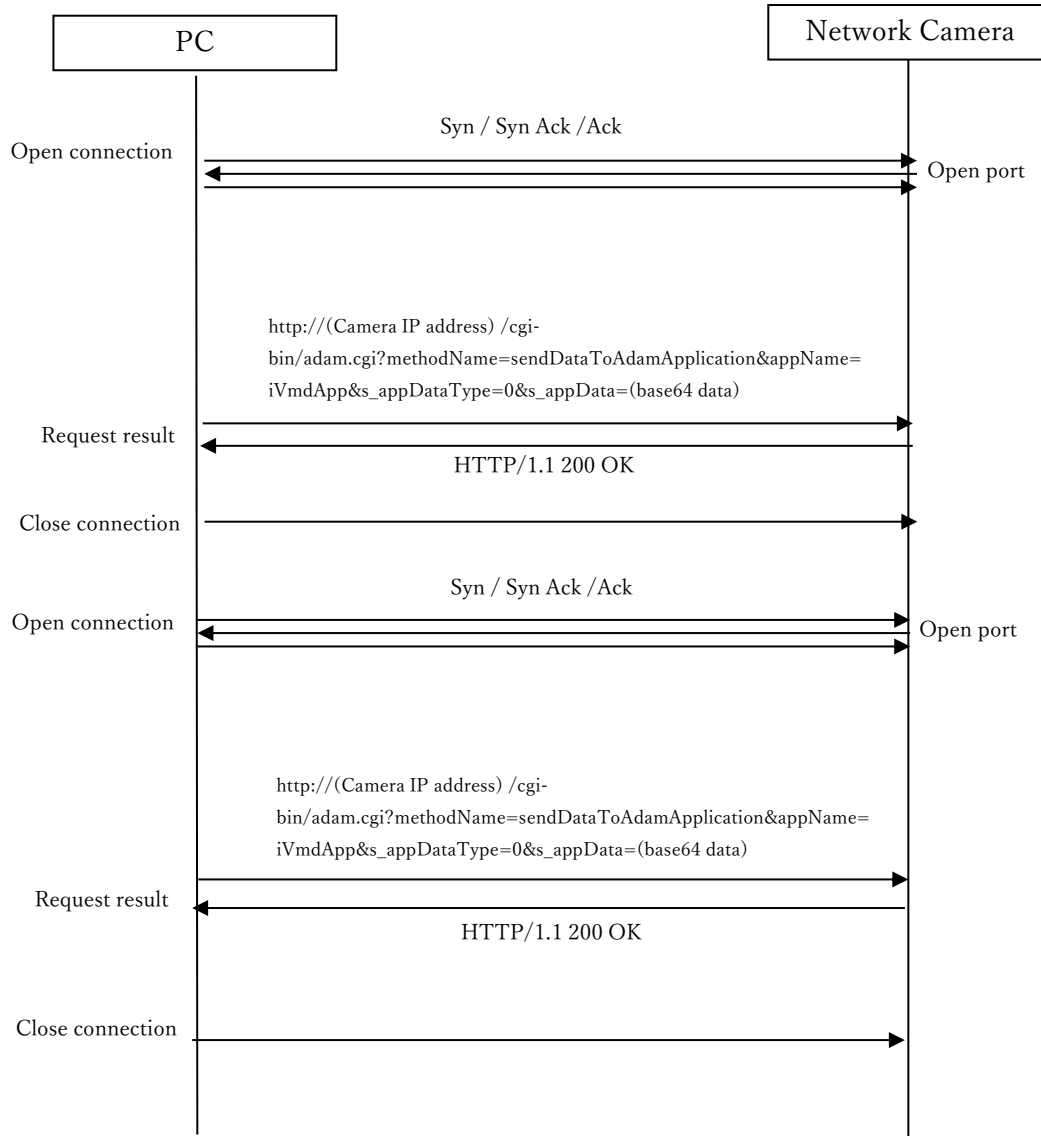
【応答パラメータ】

戻り値名	概要
faultCode	エラーコード
faultString	エラー文字列
"400" Bad Request	
faultCode="1"	faultString="Invalid Parameter" s_appData が base64 デコードできません。
faultCode="4"	faultString="Invalid Process ID" 指定のプロセス識別 ID の追加アプリが実行されていません。

faultCode="10"	faultString="Invalid Protocol" 引数に誤りがあります。
faultCode="25"	faultString="Invalid Application Name" 指定のアプリケーション名は無効です。
"409" Conflict	
faultCode="13"	faultString="Bad Application Status" 指定のアプリが起動、停止処理中等でデータを受け付けられません。
"500" Internal Server Error	
faultCode="14"	faultString="File Access Error" 内部エラー (ファイルアクセスエラー)
faultCode="15"	faultString="I/O error" 内部エラー (I/O エラー)
faultCode="16"	faultString="Not Enough Memory" 内部エラー (メモリ不足)
faultCode="18"	faultString="Internal Error" 内部エラー (その他のエラー)

2.4.2. JSON ファイル取得

シーケンス図



応答フォーマット例

e.g.) マルチセンサーカメラ (MAC address = 00:80:45:0d:00:01, channel number = 1),
min = {10}, 検知ライン = {ライン 1, 2}, 有効な検知ライン = {ライン 1, 2}, カウント対象
={ライン 1: 人物, ライン 2: 車両}, 送信日時={JST 2021/1/11 18:10:00} の場合、

```
{
  "CameraIPAddress": "192.168.0.10",
  "CameraMACAddress": "00:80:45:0d:00:01",
  "Ch": "1",
  "Time": "2021/1/11 9:10:00",
  "TimeZone": "+0900",
  "SummerTime": 0,
  "Line1": [
    { "list": [
      ["2021/1/11 9:00", 7, 6],
      ["2021/1/11 9:01", 7, 7],
      ["2021/1/11 9:02", 8, 10],
      ["2021/1/11 9:03", 9, 11],
      ["2021/1/11 9:04", 6, 5],
      ["2021/1/11 9:05", 5, 5],
      ["2021/1/11 9:06", 6, 7],
      ["2021/1/11 9:07", 6, 8],
      ["2021/1/11 9:08", 7, 6],
      ["2021/1/11 9:09", 8, 7]
    ]
  }
},
  "Line2": [
    { "list": [
      ["2021/1/11 9:00", 4, 5],
      ["2021/1/11 9:01", 5, 6],
      ["2021/1/11 9:02", 12, 11],
      ["2021/1/11 9:03", 12, 10],
      ["2021/1/11 9:04", 9, 8],
      ["2021/1/11 9:05", 10, 8],
      ["2021/1/11 9:06", 10, 10],
      ["2021/1/11 9:07", 16, 15],
      ["2021/1/11 9:08", 17, 17],
      ["2021/1/11 9:09", 18, 17]
    ]
  }
},
  "Line3": [
    { "list": [] }
  ],
  ~
  "Line8": [
    { "list": [] }
  ],
  "Line1_cntobj": ["Human"],
  "Line2_cntobj": ["Vehicle"],
  "Line3_cntobj": [],
  ~
  "Line8_cntobj": []
}
```

2.5. インターフェイスコマンド (CGI) : CSV ファイルをダウンロードする

[コマンドインターフェイス]

Method: GET

[CGI URL]

http://(Camera IP address)/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData=(base64 data)

[送信パラメータ]

パラメータ名	値	概要
appMethod	csv	メソッドを設定する。
kind	movcnt_info heatmap_mov heatmap_mov_info heatmap_loi heatmap_loi_info	<p>CSV データの種類</p> <p>movcnt_info: ラインクロス人数カウントのカウント結果</p> <p>heatmap_mov: ヒートマップ (通過マップ) のカウント結果とインデックス画像</p> <p>heatmap_mov_info: ヒートマップ (通過マップ) のカウント結果</p> <p>heatmap_loi: ヒートマップ (滞留マップ) のカウント結果とインデックス画像</p> <p>heatmap_loi_info: ヒートマップ (滞留マップ) のカウント結果</p> <p>※このパラメータは省略不可。</p>
mode	range multi latest latest_comp	<p>応答の種類</p> <p>range: 記録期間の応答</p> <p>multi: 日時を指定して一括取得</p> <p>latest: 最新データを取得</p> <p>latest_comp: 完成済みの最新データを取得</p> <p>※このパラメータは省略不可。</p> <p>※latest_comp は、パラメータ「kind」が「heatmap_mov, heatmap_mov_info, heatmap_loi, heatmap_loi_info」のいずれかの時のみ有効。</p> <p>※このパラメータは省略不可。</p>

year	数値 4 桁	取得するファイルの日付指定 (年) ※パラメータ「mode」に「multi」を設定時、このパラメータは省略不可。
month	1 - 12	取得するファイルの日付指定(月) ※パラメータ「mode」に「multi」を設定時、このパラメータは省略不可。
date	1 - 31	取得するファイルの日付指定(日) ※パラメータ「mode」に「multi」を設定時、このパラメータは省略不可。
days	1 - 7	取得日数 ※パラメータ「mode」に「multi」を設定時、このパラメータは省略不可。
hour	0 - 23	取得時間数 ※パラメータ「mode」に「multi」を設定時、このパラメータは省略不可。 ※パラメータ「days」に 7 を設定時、このパラメータは 0 を設定すること。

[送信 CGI の例]

ラインクロス人数カウンターのカウンタ結果の記録期間を取得する場合

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData={{appMethod:csv},{kind:movcnt_info},{mode:range}}

※{{appMethod:csv},{kind:movcnt_info},{mode:range}}は base64 データ

ラインクロス人数カウンターの 5 日分 (日本時刻の 2021/7/30 00:00~2021/8/4 00:00) のカウンタ結果を取得する場合、

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData={{appMethod:csv},{kind:movcnt_info},{mode:multi},{year:2021},{month:7},{date:29},{days:5},{hour:15}}

UTC 時間差 (+9 時間) があるため、7/30 00:00 から 9 時間前の {date:29}, {hour:15} を

指定する。また、カウント結果の取得開始時刻は UTC 時刻 00:00（日本時刻 09:00）固定のため、上記 CGI を送信すると、日本時刻の 2021/7/29 09:00~2021/8/4 00:00 のカウント結果が取得される。

※`{{appMethod:csv},{kind:movcnt_info},{mode:multi},{year:2021},{month:7},{date:29},{days:5},{hour:15}}`は base64 データ

リンクロス人数カウントの最新のカウント結果を取得する場合

`http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData={{appMethod:csv},{kind:movcnt_info},{mode:latest}}`

※`{{appMethod:csv},{kind:movcnt_info},{mode:latest}}`は base64 データ

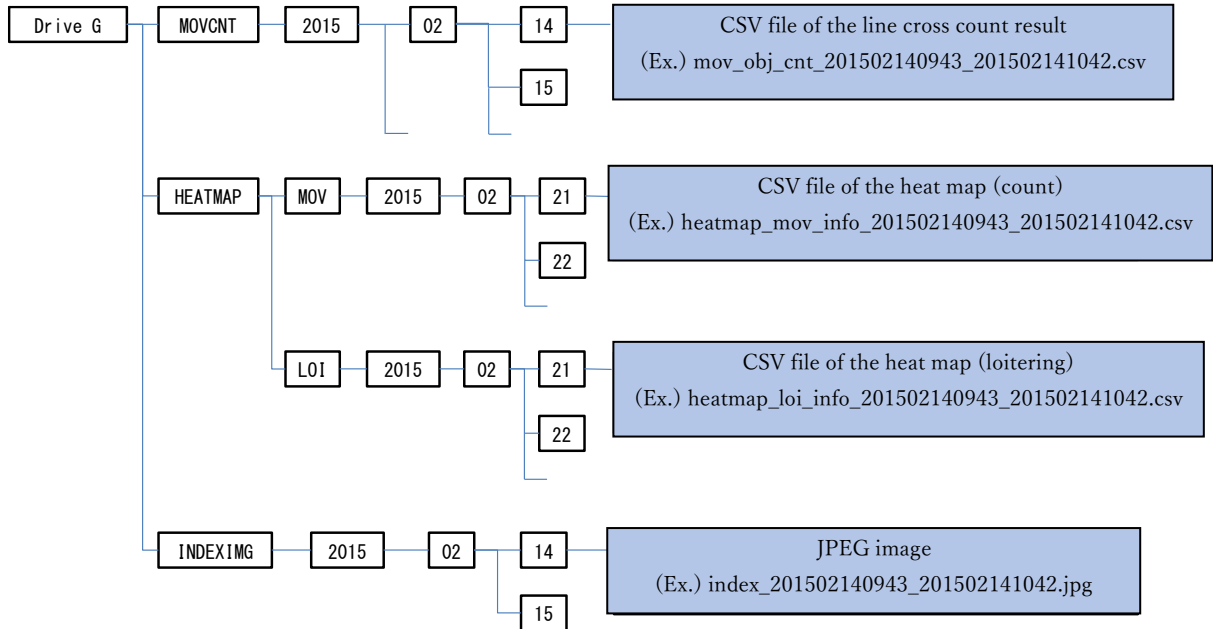
ヒートマップ (通過マップ) の完成済みの最新カウント結果とインデックス画像を取得する場合、

`http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=sendDataToAdamApplication&appName=iVmdApp&s_appDataType=0&s_appData={{appMethod:csv},{kind:heatmap_mov},{mode:latest_comp}}`

※`{{appMethod:csv},{kind:heatmap_mov},{mode:latest_comp}}`は base64 データ

2.5.1. ディレクトリ構造とファイル名

CSV ファイルは、カメラの内部メモリーに保存される。ディレクトリ構造を下記に示す。



2.5.2. CSV ファイルフォーマット

2.5.2.1. ライネクロス人数カウント

CSV ファイルのフォーマットを下記に示す。

```

s_yyyymmdd,s_hhmm,e_yyyymmdd,e_hhmm,p_hhmm,timezone,summertime
s_x1,s_y1,e_x1,e_y1,count_in1,count_out1
s_x2,s_y2,e_x2,e_y2,count_in2,count_out2
s_x3,s_y3,e_x3,e_y3,count_in3,count_out3
s_x4,s_y4,e_x4,e_y4,count_in4,count_out4
s_x5,s_y5,e_x5,e_y5,count_in5,count_out5
s_x6,s_y6,e_x6,e_y6,count_in6,count_out6
s_x7,s_y7,e_x7,e_y7,count_in7,count_out7
s_x8,s_y8,e_x8,e_y8,count_in8,count_out8
  
```

データ名	フォーマット	概要
s_yyyymmdd	YYYYMMDD YYYY: 年(4桁) MM: 月(2桁) DD: 日(2桁)	カウントを開始した日時 (年月日) UTCクロック
s_hhmm	HHmm	カウントを開始した日時 (時分)

	HH: 時(2桁) mm: 分(2桁)	UTCクロック
e_yyyymmdd	YYYYMMDD YYYY: 年(4桁) MM: 月(2桁) DD: 日(2桁)	CSVファイルを閉じて保存した日時 (年月日) UTCクロック
e_hhmm	HHmm HH: 時(2桁) mm: 分(2桁)	CSVファイルを閉じて保存した日時 (時分) UTCクロック
p_hhmm	HH:mm HH: 時(2桁) mm: 分(2桁)	カウント結果の保存間隔 例) 15分の場合 -> 00:15
timezone	-12:00 ~ +12:00 (6桁)	タイムゾーン
summertime	IN, OUT	サマータイム IN: サマータイム中 OUT: サマータイム外
s_x1	0 ~ 799	始点の X 座標 (ライン 1)
s_y1	0 ~ 799	始点の Y 座標 (ライン 1)
e_x1	0 ~ 799	終点の X 座標 (ライン 1)
e_y1	0 ~ 799	終点の Y 座標 (ライン 1)
count_in1	0 ~ 65535	In 方向のカウント結果 (ライン 1)
count_out1	0 ~ 65535	Out 方向のカウント結果 (ライン 1)

※上記の定義は、ライン 2~8 についても同様に定義する。(s_x2,s_y2,,,, e_x12,e_y12).

※ラインが未設定の場合、始点・終点の座標は(0, 0)に設定される。

2.5.2.2. ヒートマップ

CSV ファイルのフォーマットを下記に示す。

下記は、カメラの撮像モードが 16:9 モードの場合について記載する。

s_yyyymmdd,s_hhmm,e_yyyymmdd,e_hhmm,p_hhmm,timezone,summertime info(1,1),info(2,1),info(3,1), ..., info(63,1),info(64,1) info(1,2),info(2,2),info(3,2), ..., info(63,2),info(64,2) info(1,3),info(2,3),info(3,3), ..., info(63,3),info(64,3)

```

,,,,,,,,,
,,,,,,,,,
info(m,n),info(m,n),info(m,n), ,,,, info(m,n),info(m,n)
,,,,,,,,,

info(1,35),info(2,35),info(3,35), ,,,,, info(63,35),info(64,35)
info(1,36),info(2,36),info(3,36), ,,,,, info(63,36),info(64,36)

```

カメラの撮像モード毎の、マップ情報のグリッド分割数を下記に示す。

カメラの撮像モード	グリッド分割数（水平方向）	グリッド分割数（垂直方向）
16:9 モード	64	36
16:9 モード (画像回転 90°, 270°)	36	64
4:3 モード	64	48

データ名	フォーマット	概要
s_yyyymmdd	YYYYMMDD YYYY：年(4桁) MM：月(2桁) DD：日(2桁)	カウントを開始した日時（年月日）。UTCクロック。
s_hhmm	HHmm HH：時(2桁) mm：分(2桁)	カウントを開始した日時(時分)。UTCクロック。
e_yyyymmdd	YYYYMMDD YYYY：年(4桁) MM：月(2桁) DD：日(2桁)	CSVファイルが閉じて保存した日時（年月日）。UTCクロック。
e_hhmm	HHmm HH：時(2桁) mm：分(2桁)	CSVファイルが閉じて保存した日時（時分）。UTCクロック。
p_hhmm	HH:mm HH：時(2桁) mm：分(2桁)	カウント結果の保存間隔 例) 15分の場合 -> 00:15
timezone	-12:00 ~ +12:00	タイムゾーン

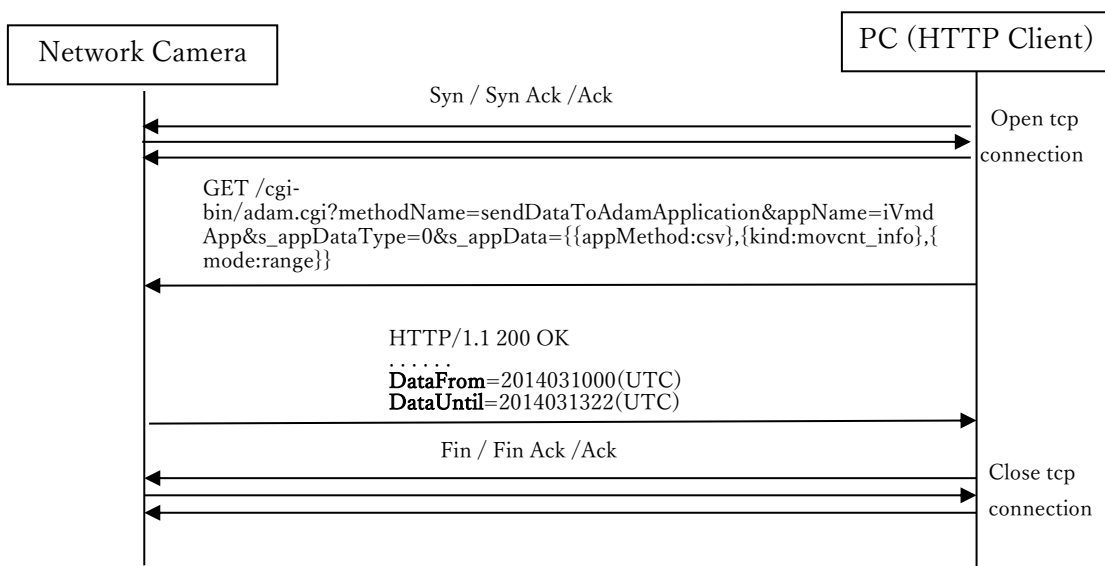
	(6桁)	
summertime	IN, OUT	サマータイム IN：サマータイム中 OUT：サマータイム外
info(m,n)	0 ~ 65535	(m,n)のヒートマップ情報

2.5.3. CSV ファイルの取得

この章では、2.5.3.1 章～2.5.3.3 章はラインクロス人数カウント、2.5.3.1 章はヒートマップの CSV ファイルとインデックス画像を取得するコマンドについて説明する。2.5.3.1 章～2.5.3.3 章のコマンドは、ヒートマップも同様である。

2.5.3.1. メタデータ記録期間の取得(mode:range)

シーケンス図



応答フォーマット

```

HTTP1.1 200OK [CR][LF]
Status 200[CR][LF]
....
Content-Length: xxxxx[CR][LF]
DataFrom=YYYYMMDDHHmm(UTC)[CR][LF]
DataUntil=YYYYMMDDHHmm(UTC)[CR][LF]
[CR][LF]

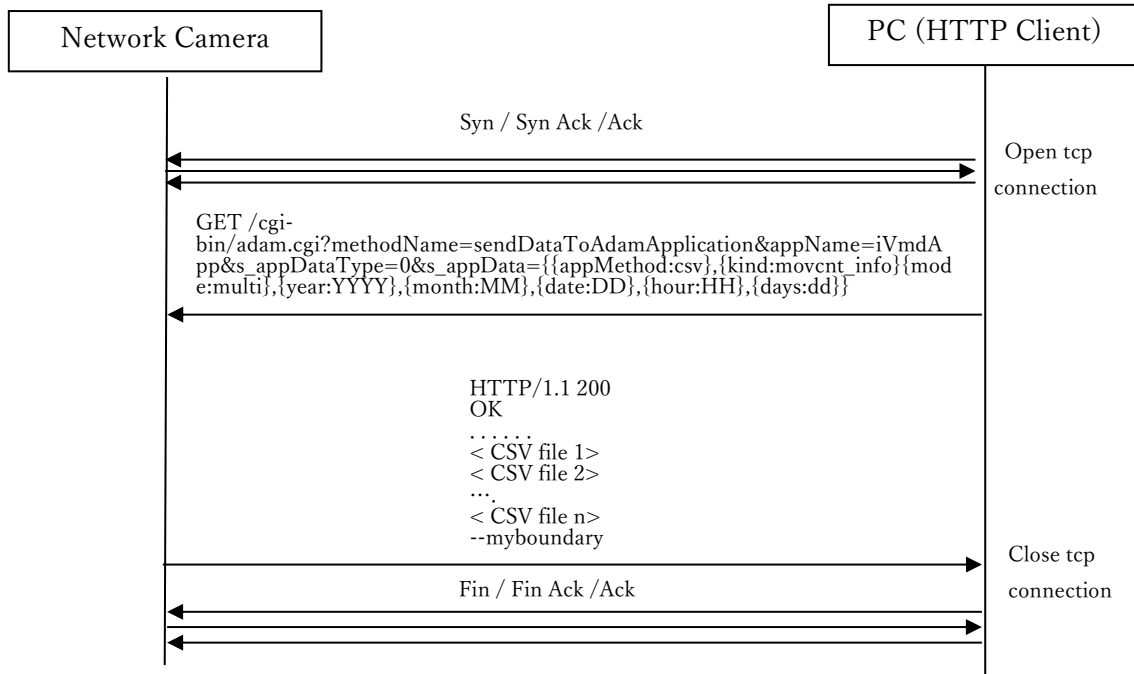
```

応答データ

データ名	フォーマット	概要
DataFrom	YYYYMMDDHHmm(UTC) YYYY: year(4桁) MM: month(2桁) DD: day(2桁) HH: hour(2桁) mm: minute(2桁)	最古のCSVファイルの時間と日付 (UTCクロック)
DataUntil	YYYYMMDDHHmm(UTC) YYYY: year(4桁) MM: month(2桁) DD: day(2桁) HH: hour(2桁) mm: minute(2桁)	最新のCSVファイルの時間と日付 (UTCクロック)

2.5.3.2. メタデータファイルの複数ファイル一括取得(mode:multi)

シーケンス図

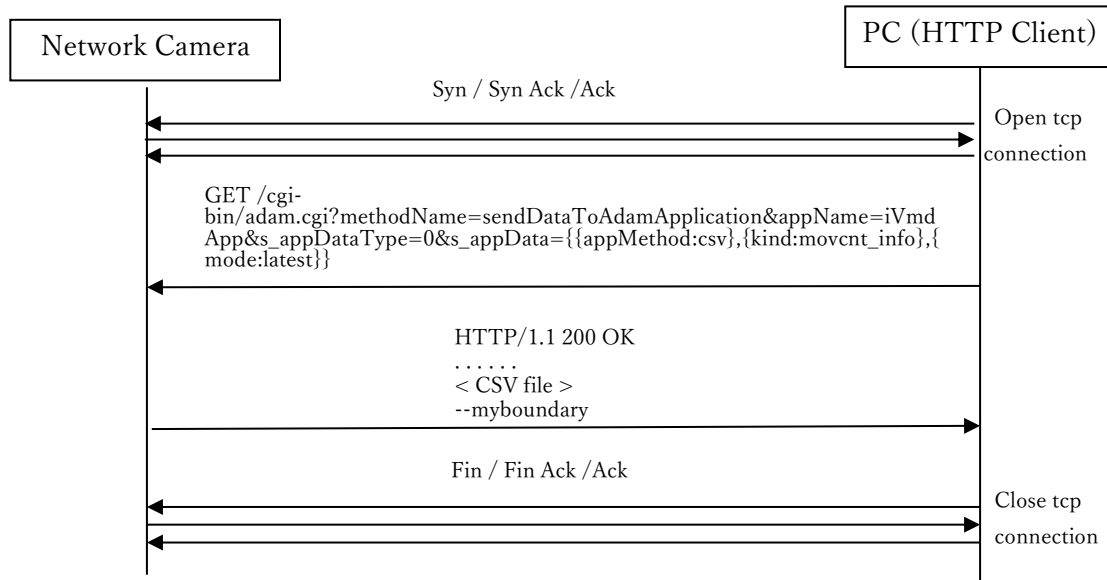


応答フォーマット

```
HTTP/1.1 200 OK[CR][LF]
Status: 200[CR][LF]
Connection: close[CR][LF]
Content-type: multipart/form-data; boundary=myboundary[CR][LF]
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
Content-Disposition: form-data; name="data"
filename="mov_obj_cnt_YYYYMMDDHHMM_yyyymmddhhmm.csv"[CR][LF]
Content-Type: text/plain[CR][LF][CR][LF]
Content-Length: xxxx[CR][LF][CR][LF]
< CSV file 1 >
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
Content-Disposition: form-data; name="data"
filename="mov_obj_cnt_YYYYMMDDHHMM_yyyymmddhhmm.csv"[CR][LF]
Content-Type: text/plain[CR][LF][CR][LF]
Content-Length: xxxx[CR][LF][CR][LF]
< CSV file 2 >
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
.....
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
```

2.5.3.3. 現在作成中のカウント情報をメタデータファイルで取得(mode:latest)

シーケンス図

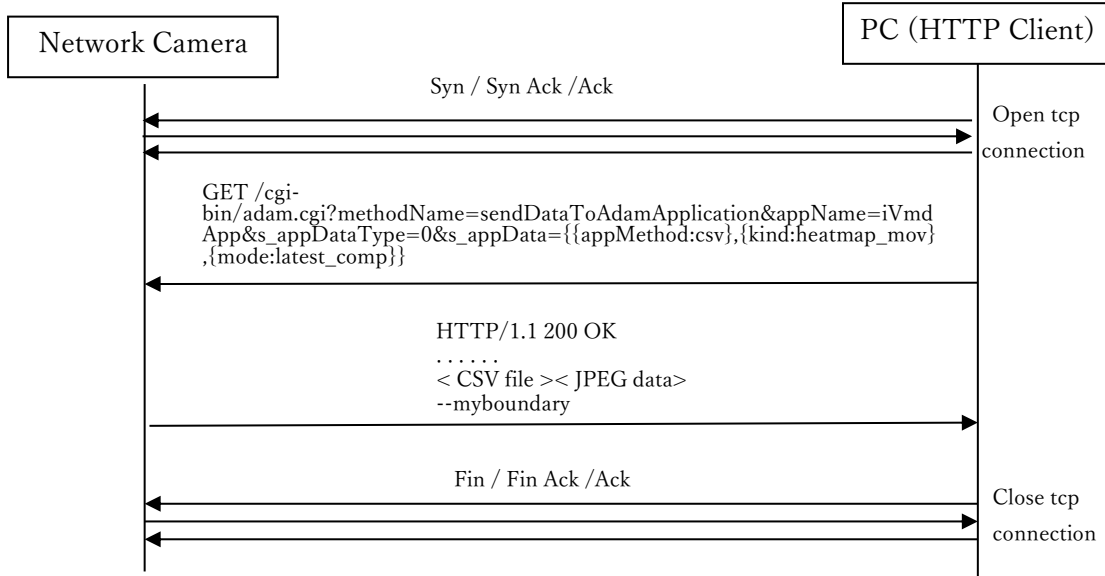


応答フォーマット

```
HTTP/1.1 200 OK[CR][LF]
Status: 200[CR][LF]
Connection: close[CR][LF]
Content-type: multipart/form-data; boundary=myboundary[CR][LF]
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
Content-Disposition: form-data; name="data" filename="mov_obj_cnt_latest.csv"[CR][LF]
Content-Type: text/plain[CR][LF][CR][LF]
Content-Length: xxxx[CR][LF][CR][LF]
< CSV file >
--myboundary[CR][LF]
```

2.5.3.4. 現在作成済みで最新のカウント情報をメタデータファイルで取得 (mode:latest_comp)

シーケンス図



応答フォーマット

(kind: heatmap_mov の場合)

```

HTTP/1.1 200 OK[CR][LF]
Status: 200[CR][LF]
Connection: close[CR][LF]
Content-type: multipart/form-data; boundary=myboundary[CR][LF]
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
Content-Disposition: form-data; name="data"
filename="heatmap_mov_info_latest_comp.csv"[CR][LF]
Content-Type: text/plain[CR][LF][CR][LF]
Content-Length: xxxx[CR][LF][CR][LF]
< CSV file >
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
Content-Disposition: form-data; name="data" filename="index_latest_comp.jpg"[CR][LF]
Content-Type: image/jpeg[CR][LF][CR][LF]
Content-Length: xxxx[CR][LF][CR][LF]
< JPEG data >
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
  
```

(kind: heatmap_mov_info の場合)

```

HTTP/1.1 200 OK[CR][LF]
Status: 200[CR][LF]
Connection: close[CR][LF]
Content-type: multipart/form-data; boundary=myboundary[CR][LF]
[CR][LF]--myboundary[CR][LF]
Content-Disposition: form-data; name="data"
filename="heatmap_mov_info_latest_comp.csv"[CR][LF]
Content-Type: text/plain[CR][LF][CR][LF]
  
```



```
Content-Length: xxxx[CR][LF][CR][LF]
< CSV file >
--myboundary[CR][LF]
```

2.5.3.5. 異常時の応答

応答フォーマット

```
HTTP1.1 200OK [CR][LF]
Status 200[CR][LF]
...
Content-Length: xxxxx[CR][LF]
xxxxxxxxxxx[CR][LF]
[CR][LF]
```

エラーの種類	概要
CSV ファイルが存在しない	No Data.
機能が OFF になっている。または、ラインが設定されていない。	No Data(1).
CSV ファイル作成中（機能開始後、約 5 分）	No Data(2).
その他のエラー	No Data(3).

2.6. get_io2

下記 CGI を送信することで、アラーム発報の有無/アラーム発生エリア番号/アラーム発生した検知対象物の種別を確認することができる。

[CGI]

http://192.168.0.10/cgi-bin/get_io2?mode=monitor&format=3

[Response parameter]

パラメータ名 (※1)	状態	表記
intruder intruder_ch2 intruder_ch3 intruder_ch4	侵入検知無し	intruder=False
	侵入検知あり	intruder=True
loitering loitering_ch2 loitering_ch3 loitering_ch4	滞留検知無し	loitering=False
	滞留検知あり	loitering=True
direction direction_ch2	方向検知無し	direction=False

direction_ch3 direction_ch4	方向検知あり	direction=True
crossline crossline_ch2 crossline_ch3 crossline_ch4	ラインクロス検知無し	crossline=False
	ラインクロス検知あり	crossline=True
intruder_area intruder_area_ch2 intruder_area_ch3 intruder_area_ch4	侵入検知無し	intruder_area=0000
	侵入検知あり	intruder_area=XXYY ※2
loitering_area loitering_area_ch2 loitering_area_ch3 loitering_area_ch4	滞留検知無し	loitering_area=0000
	滞留検知あり	loitering_area=XXYY ※2
direction_area direction_area_ch2 direction_area_ch3 direction_area_ch4	方向検知無し	direction_area=0000
	方向検知あり	direction_area=XXYY ※2
crossline_area crossline_area_ch2 crossline_area_ch3 crossline_area_ch4	ラインクロス検知無し	crossline_area=0000
	ラインクロス検知あり	crossline_area=XXYY ※2
alarm_object alarm_object_ch2 alarm_object_ch3 alarm_object_ch4	ivmd アラーム無し	alarm_object=False
	侵入検知 対象：人物	alarm_object=INTRUDER ALARM HUMAN
	侵入検知 対象：車	alarm_object=INTRUDER ALARM VEHICLE
	侵入検知 対象：二輪車	alarm_object=INTRUDER ALARM BICYCLE
	侵入検知 対象： 現場学習オブジェクト	alarm_object=INTRUDER ALARM **** (※3)
	滞留検知 対象：人物	alarm_object=LOITERING ALARM HUMAN
	滞留検知 対象：車	alarm_object=LOITERING ALARM VEHICLE
	滞留検知 対象：二輪車	alarm_object=LOITERING ALARM BICYCLE
	滞留検知 対象： 現場学習オブジェクト	alarm_object=LOITERING ALARM **** (※3)
	方向検知 対象：人物	alarm_object=DIRECTION ALARM HUMAN
	方向検知 対象：車	alarm_object=DIRECTION ALARM VEHICLE
	方向検知 対象：二輪車	alarm_object=DIRECTION ALARM BICYCLE
	方向検知 対象： 現場学習オブジェクト	alarm_object=DIRECTION ALARM **** (※3)
	ラインクロス検知対象：人 物	alarm_object=CROSS LINE ALARM HUMAN
	ラインクロス検知対象：車	alarm_object=CROSS LINE ALARM VEHICLE
	ラインクロス検知対象： 二輪車	alarm_object=CROSS LINE ALARM BICYCLE
	ラインクロス検知対象： 現場学習オブジェクト	alarm_object=CROSS LINE ALARM **** (※3)

※1 パラメータ名の末尾が「_ch2~4」のパラメータは、マルチセンサーカメラのみ付与する。「_ch2」の場合はカメラ 2、「_ch3」の場合はカメラ 3、「_ch4」の場合はカメラ 4 の検

知情報。

※2 カメラのアラームエリア情報付加設定を ON にすることによって、前半 XX に検知条件 01~02、後半 YY に検知エリア 01~FF を付与することが可能。(本アプリケーション v3.00 以降より対応。)

[設定 CGI]

http://192.168.0.10/cgi-bin/pana_alm?ivmd_ext=1

検知エリア/ライン 1 . . . 01

検知エリア/ライン 2 . . . 02

検知エリア/ライン 3 . . . 04

検知エリア/ライン 4 . . . 08

検知エリア/ライン 5 . . . 10

検知エリア/ライン 6 . . . 20

検知エリア/ライン 7 . . . 40

検知エリア/ライン 8 . . . 80

複数エリア同時検知時は上記数値の OR 値となる。

(例) 検知条件 01 の侵入検知に設定している検知エリア 2、検知エリア 3 が同時に検知した場合は以下ようになる。

```
intruder_area=0106
```

※3 ****には、現場学習オブジェクトの名称が大文字に変換されて付与される。なお、半角スペースは「_」に変換して付与する。

(例) 現場学習オブジェクト (名称: Forklift) が侵入検知アラームを発報した場合、下記のようなようになる。

```
alarm_object=INTRUDER ALARM FORKLIFT
```

3. 付加情報

本機能が動作しているとき、H.264/H.265 RTP ヘッダーと JPEG ヘッダーに付加情報が付与される。付加情報の詳細は下記ドキュメントを参照。

CGI_Command_h265_supported_models_j.pdf

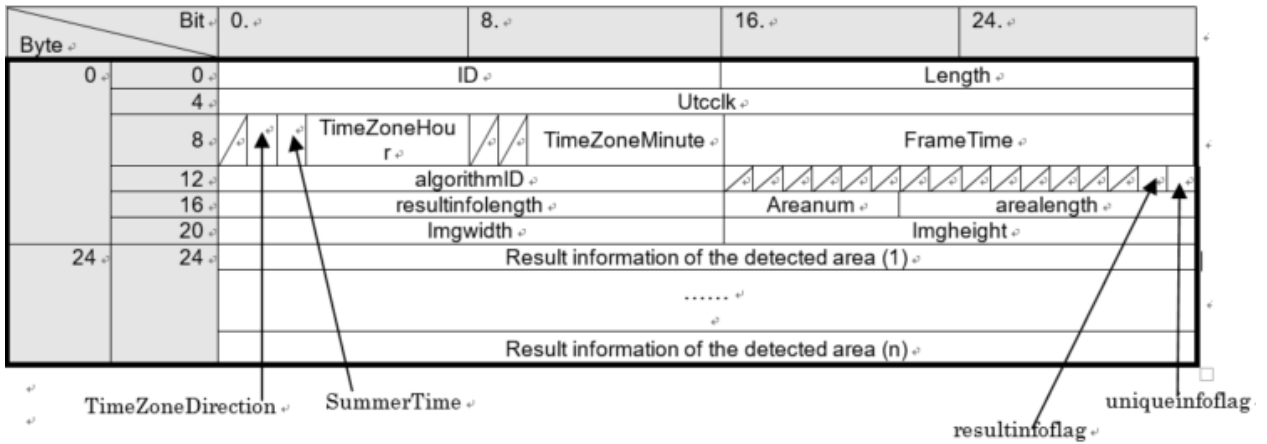
13.7 各ストリームにおける付加情報の位置について

なお、付加情報を使用する際は、本アプリケーションの「付加情報種別」設定を「検知オブ

ジェクト情報あり（アラーム枠情報）」に設定すること。[ivmd_info_type=1]

3.1. AI 動体検知

3.1.1. 基本情報



[データ配置]

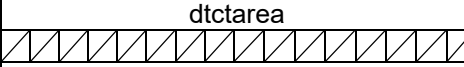
[基本情報のデータ一覧]

項目	サイズ (Bit)	値、詳細
ID	16	0x002F (AI-VMD 情報の ID。固定)
Length	16	AI-VMD情報の長さ(IDとLength分も含む) 単位は、Byte。
Utcclk	32	通算秒 (1970 年から)
TimeZoneDirection	1	タイムゾーン (±) 0x00: + 0x01: -
SummerTime	1	0x00:サマータイム外 0x01:サマータイム中
TimeZoneHour	5	タイムゾーン (時) 0x00: 0時間, 0x01: 1時間, 0x02: 2時間, 0x03: 3時間 0x04: 4時間, 0x05: 5時間, 0x06: 6時間, 0x07: 7時間 0x08: 8時間, 0x09: 9時間, 0x0a: 10時間, 0x0b: 11時間 0x0c: 12時間, 0x0d: 13時間, 0x0e: 14時間, 0x0f: 15時間 0x10: 16時間, 0x11: 17時間, 0x12: 18時間, 0x13: 19時間 0x14: 20 時間, 0x15: 21 時間, 0x16: 22 時間, 0x17: 23 時間
TimeZoneMinute	6	タイムゾーン (分) 0x00: 0分, 0x01: 1分, 0x02: 2分,

	 0x39: 57 分, 0x3a: 58 分, 0x3b: :59 分
FrameTime	16	ミリ秒 (10ミリ秒単位) 0x0000: 0 ミリ秒, 0x0001: 10 ミリ秒, 0x0062: 980 ミリ秒, 0x0063: 990 ミリ秒
algorithmID	16	アルゴリズムID。0x0100で固定。
resultinfoflag	1	AI-VMD結果あり／なしフラグ 0 (b): 検出結果なし 1 (b): 検出結果あり
uniqueinfoflag	1	0 (b) (固定値)
resultinfoLength	16	結果情報 (Result information) の長さ。Byte単位。
Areanum	6	検出した枠の数
arealength	10	1つの検出枠に関する結果情報の長さ。Byte単位。
Imgwidth	16	AI-VMD検出枠の横幅
Imgheight	16	AI-VMD検出枠の縦幅

3.1.2. 結果情報

検出枠ごとの結果情報について

Byte	Bit	0.	8.	16.	24.		
0	0	areaID			dtctarea		
	4	almtree	dir	almobj			
	8	Hstart					Vstart
	12	Hcnt					Vcnt

[データ配置]

[結果情報のデータ一覧]

項目	サイズ(Bit)	値、詳細
areaID	16	検出枠のID 0 ~ 65535
dtctarea	16	0x0001 : 検知条件1検出エリア1 0x0002 : 検知条件1検出エリア2 0x0004 : 検知条件1検出エリア3 0x0008 : 検知条件1検出エリア4 0x0010 : 検知条件1検出エリア5 0x0020 : 検知条件1検出エリア6 0x0040 : 検知条件1検出エリア7 0x0080 : 検知条件1検出エリア8

		0x0100：検知条件2検出エリア1 0x0200：検知条件2検出エリア2 0x0400：検知条件2検出エリア3 0x0800：検知条件2検出エリア4 0x1000：検知条件2検出エリア5 0x2000：検知条件2検出エリア6 0x4000：検知条件2検出エリア7 0x8000：検知条件2検出エリア8
almtype	4	アラーム発報した検出種別 0x01：侵入検知 0x02：滞留検知 0x03：方向検知 0x05：ラインクロス 0x08：AI検知 0x0F：未発報 ※本アプリケーションの「付加情報種別」設定を「検知オブジェクト情報あり（AI枠情報）」に設定時のみ0x08となる。[ivmd_info_type=2]
dir	4	方向検知・ラインクロス発報時の方向 0x01：上 0x02：右上 0x03：右 0x04：右下 0x05：下 0x06：左下 0x07：左 0x08：左上 0x09：A→B 0x0a：B→A 0x0b：A⇔B 0x00：方向検知・ラインクロス未発報時
almobj	8	アラーム発報した際の検知対象物 0x01：人物 0x02：車 0x03：二輪車 0x04：Reserved 0x05：現場学習オブジェクト 1 0x06：現場学習オブジェクト 2 0x07：現場学習オブジェクト 3 0x08：現場学習オブジェクト 4

		0x09：現場学習オブジェクト 5
Hstart	16	検出枠の左上 X 座標 ※1
Vstart	16	検出枠の左上 Y 座標 ※1
Hcnt	16	検出枠の横サイズ ※1
Vcnt	16	検出枠の縦サイズ ※1

※1 全体の解像度は、カメラの設定によって変わる。

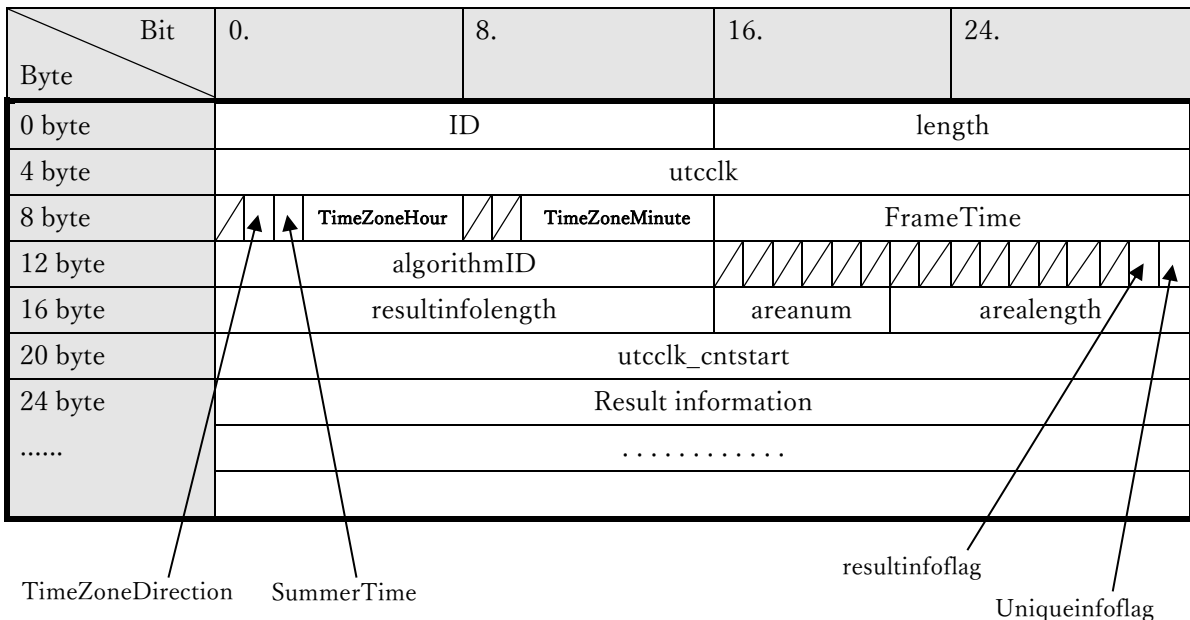
800×450：撮像モード 16:9 かつ画像回転 0° /180° の場合

450×800：撮像モード 16:9 かつ画像回転 90° /270° の場合

800×600：撮像モード 4:3 かつ画像回転 0° /180° の場合

3.2. ラインクロス人数カウント

3.2.1. 基本情報




[データ配置]

[基本情報のデータ一覧]

項目	サイズ (Bit)	値、詳細
ID	16	0x0021 (カウント情報のID。固定)
length	16	カウント情報の長さ(IDとLength分も含む) 単位は Byte。
utcclk	32	UTCクロック 通算秒 (1970年から)
TimeZoneDirection	1	タイムゾーン (±) 0x00: +方向 0x01: -方向

SummerTime	1	0x00 :サマータイム外 0x01 :サマータイム中
TimeZoneHour	5	タイムゾーン (時) 0x00: 0時間, 0x01: 1時間, 0x02: 2時間, 0x03: 3時間 0x04: 4時間, 0x05: 5時間, 0x06: 6時間, 0x07: 7時間 0x08: 8時間, 0x09: 9時間, 0x0a: 10時間, 0x0b: 11時間 0x0c: 12時間, 0x0d: 13時間, 0x0e: 14時間, 0x0f: 15時間 0x10: 16時間, 0x11: 17時間, 0x12: 18時間, 0x13: 19時間 0x14: 20 時間, 0x15: 21 時間, 0x16: 22 時間, 0x17: 23 時間
TimeZoneMinute	6	タイムゾーン (分) 0x00: 0分, 0x01: 1分, 0x02: 2分,, 0x39: 57 分, 0x3a: 58 分, 0x3b: :59 分
FrameTime	16	ミリ秒 (10ミリ秒単位) 0x0000: 0 ミリ秒, 0x0001: 10 ミリ秒, 0x0062: 980 ミリ秒, 0x0063: 990 ミリ秒
algorithmID	16	アルゴリズムID
resultinfoflag	1	結果情報あり/なしフラグ 0 (b): 結果なし 1 (b): 結果あり
uniqueinfoflag	1	0 (固定)
resultinfoLength	16	結果情報 (Result information) のLength長さ 単位は Byte。
areanum	6	検出ラインの数
arealength	10	1検出ラインあたりのデータ量。byte単位。
utcclk_cntstart	32	カウントの計測を開始した時間。 UTC クロック 通算秒 (1970 年から)
Result information	Variable	結果情報

3.2.2. 結果情報

Bit	0.	8.	16.	24.
Byte				
0 byte	lineID			added_cntobj cntobj state
4 byte	countIn		countOut	

[データ配置]

[結果情報のデータ一覧]

項目	サイズ(Bit)	値、詳細
lineID	16	ライン ID 0x0000 : ライン 1 0x0001 : ライン 2 0x0002 : ライン 3 0x0003 : ライン 4 0x0004 : ライン 5 0x0005 : ライン 6 0x0006 : ライン 7 0x0007 : ライン 8
added_cntobj	5	カウント対象物 (現場学習オブジェクト) 0x00: カウント対象外 0x01: 現場学習オブジェクト 1 0x02: 現場学習オブジェクト 2 0x04: 現場学習オブジェクト 3 0x08: 現場学習オブジェクト 4 0x10: 現場学習オブジェクト 5 ※AI 現場学習アプリケーションと連携時のみ付与する。
cntobj	3	カウント対象物 0x00: カウント対象外 0x01: 車両 0x02: 二輪車 0x04: 人物
state	2	状態 0 : ライン無効 1 : ライン有効(In方向検出) 2 : ライン有効(Out方向検出) 3 : ライン有効(In/Out 方向検出)
countIn	16	In方向の動体カウント数
countOut	16	Out方向の動体カウント数

4. ONVIF Meta Stream

ONVIF メタ情報には下記 2 種類がある。

- ① Analytics stream：検知枠情報を定期的に送信する。送信周期は下記を参照。
- マルチセンサーカメラ以外：(カメラの撮像モード 30fps 設定時) 10fps
(カメラの撮像モード 25fps 設定時) 8.3fps
 - マルチセンサーカメラ：(カメラの撮像モード 15fps/30fps 設定時) 3.75fps
(カメラの撮像モード 12.5fps/25fps 設定時) 3.1fps
- ② Event stream：イベント発生時に送信される。送信間隔は機能毎に異なる。

4.1. Analytics Stream

データフォーマットは、AI 動体検知アプリケーションの全ての機能で共通である。

4.1.1. パラメータ詳細

パラメータ名	値	概要
UTC time	Date and Time(UTC)	メタ情報を送信する年月日・時分秒
ObjectId	4 Byte 整数	検知対象物の ID 番号
BoundingBox	-1 ~ 1 (小数点以下 15 桁まで)	対象物の矩形領域の座標
CenterOfGravity	-1 ~ 1 (小数点以下 15 桁まで)	対象物の矩形領域の重心 (BoundingBox の中心座標)
color	#FFFF0000 (固定)	アラーム発報時の検知枠の色 ※アラーム発報時のみ付与する。 ※「付加情報種別」を「検知オブジェクト情報あり (AI 枠情報)」に設定している場合は付与しない。
Class - ClassCandidate - Type - Likelihood	-Human, Vehicle, Other(Type) -0~1 (Likelihood) (小数点以下 7 桁まで)	物体の種類とその確からしさ Human：人物 Vehicle：車両、二輪車 Other：現場学習オブジェクト 1~5 ※「Analytics Stream に ClassCandidate タグを付与する」を Off に設定している場合は付与しない。

Class - Likelihood - Object	- 0~1 (Likelihood) (小数点以下 7 桁まで) - Human, Vehicle, Bicycle, Label1, Label2, Label3, Label4, Label5(Object)	物体の種類とその確からしさ Human : 人物 Vehicle : 車両 Bicycle : 二輪車 Label1~5 : 現場学習オブジェクト 1~5 ※Label1~5 は、現場学習オブジェクトの名称に依らない。
GeoLocation - lon - lat - elevation	- double 型 (小数点以下 7 桁まで) - double 型 (小数点以下 7 桁まで) - float 型 (小数点以下 1 桁まで)	物体の経度、緯度、高さ elevation : 0.0 固定 ※「緯度経度送信設定」を Off に設定している場合は付与しない。
Speed	float 型 (小数点以下 1 桁まで)	送信時刻時点の 検知オブジェクトの速度推定値。 単位は、m/s 速度推定ができていない場合は、 <tt:Speed>0.0</tt:Speed> とする。 CGI を送信することで付与するか否かを選択可能。(※1)
DirectionNamed	Up/Right/Down/Left/UpRight/ UpLeft/DownRight/DownLeft	対象物の移動方向
Label1_name Label2_name Label3_name Label4_name Label5_name	半角英数字、半角記号	現場学習オブジェクトの名称 ※Class が Human、Vehicle または Bicycle の場合は付与しない。 ※スペースは「_」に変換して送信する。
ObjectCount	0 ~ 65,635 (10 進数)	フレームに含まれる対象物の数

※1 下記 CGI を送信することで付与するか否かを選択可能。

[付与しない場合の設定 CGI (初期設定)]

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=setApplicationPreference&appName=iVmdApp&prefType=Integer&prefName=speed_metadata_type&value=0

[付与する場合の設定 CGI]

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=setApplicationPreference&appName=iVmdApp&prefType=Integer&prefName=speed_metadata_type&value=1

4.1.2. Meta Steam フォーマット例

[人物を検知している場合]

speed_metadata_type=0, Analytics Stream に ClassCandidate タグを付与する={On}, 緯度経度送信設定={Off}のとき、

```
<?xml version="1.0" encoding="utf-8"?>
<tt:MetadataStream xmlns:tt="http://www.onvif.org/ver10/schema">
  <tt:VideoAnalytics>
    <tt:Frame UtcTime="2020-01-20T10:00:08.203Z">
      <tt:Object ObjectId="101">
        <tt:Appearance>
          <tt:Shape>
            <tt:BoundingBox left="-0.1875000000000000" top="0.5444444444444444" right="-0.1187500000000000" bottom="0.4111111111111111" />
            <tt:CenterOfGravity x="-0.1531250000000000" y="0.4777777777777778"/>
            <tt:Extension>
              <BoundingBoxAppearance>
                <Line color="#FFFF0000" displayedThicknessInPixels="4" />
              </BoundingBoxAppearance>
            </tt:Extension>
          </tt:Shape>
          <tt:Class>
            <tt:ClassCandidate>
              <tt:Type>Human</tt:Type>
              <tt:Likelihood>0.8000000</tt:Likelihood>
            </tt:ClassCandidate>
            <tt:Type Likelihood="0.8000000">Human</tt:Type>
          </tt:Class>
        </tt:Appearance>
        <tt:Extension>
          <Properties>
            <Property name="DirectionNamed">Right</Property>
          </Properties>
        </tt:Extension>
      </tt:Object>
      <tt:Extension>
        <Properties>
          <Property name="ObjectCount">1</Property>
        </Properties>
      </tt:Extension>
    </tt:Frame>
  </tt:VideoAnalytics>
```

```
</tt:MetadataStream>
```

[現場学習オブジェクト 1 (オブジェクト名称=Forklift) を検知している場合]

speed_metadata_type=1, Analytics Stream に ClassCandidate タグを付与する={Off}, 緯度
経度送信設定={On}のとき、

```
<?xml version="1.0" encoding="utf-8"?>
<tt:MetadataStream xmlns:tt="http://www.onvif.org/ver10/schema">
  <tt:VideoAnalytics>
    <tt:Frame UtcTime="2020-01-20T10:00:08.203Z">
      <tt:Object ObjectId="101">
        <tt:Appearance>
          <tt:Shape>
            <tt:BoundingBox left="-0.1875000000000000" top="0.5444444444444444" right="-
0.1187500000000000" bottom="0.4111111111111111" />
            <tt:CenterOfGravity x="-0.1531250000000000" y="0.4777777777777778" />
            <tt:Extension>
              <BoundingBoxAppearance>
                <Line color="#FFFF0000" displayedThicknessInPixels="4" />
              </BoundingBoxAppearance>
            </tt:Extension>
          </tt:Shape>
          <tt:Class>
            <tt:Type Likelihood="0.7000000">Label1</tt:Type>
          </tt:Class>
          <tt:GeoLocation lon="1.0000000" lat="2.5000000" elevation="0.0" />
        </tt:Appearance>
        <tt:Behavior>
          <tt:Speed>30.5</tt:Speed>
        </tt:Behavior >
          <tt:Extension>
            <Properties>
              <Property name="DirectionNamed">Right</Property>
            </Properties>
          </tt:Extension>
        </tt:Object>
        <tt:Extension>
          <Properties>
            <Property name="Label1_name">Forklift</Property>
            <Property name="Label2_name">Label2</Property>
            <Property name="Label3_name">Label3</Property>
            <Property name="Label4_name">Label4</Property>
            <Property name="Label5_name">Label5</Property>
            <Property name="ObjectCount">1</Property>
          </Properties>
        </tt:Extension>
      </tt:Frame>
    </tt:VideoAnalytics>
  </tt:MetadataStream>
```

4.2. Event Stream

データフォーマットは、AI 動体検知アプリケーションのそれぞれの機能毎に異なる。

4.2.1. AI 動体検知

AI 動体検知の Event Stream では、検知設定 1 で発生したアラームのみイベントとして送信される。

4.2.1.1. パラメータ詳細

Event	パラメータ名	値	概要
侵入検知	UtcTime	Date and Time(UTC)	メタ情報を送信する年月日・時分秒
	VideoSource	VideoSourceConfig	VideoSourceConfiguration の Token 名
	Rule	Rule1, Rule2, Rule3, Rule4, Rule5, Rule6, Rule7, Rule8	アラーム発生エリア(検知エリア 1~8)
	ObjectId	4 Byte 整数	検知対象物の ID 番号
	IsInside	true	true: 検知対象物が検知エリア内にいる
	ClassTypes	Human, Vehicle, Bicycle, Label1, Label2, Label3, Label4, Label5	検知対象物の種別と現場学習オブジェクト番号 ※Label1~5 は、現場学習オブジェクトの名称に依らない。
	LabelName	半角英数+半角記号	現場学習オブジェクト名称 ※ClassTypes が Human, Vehicle, Bicycle の場合は付与しない。 ※半角スペースは「_」に変換して付与する。
	Likelihood	0~1 (小数点以下 2 桁まで)	検知スコア ※本アプリケーション(v3.20 以上)かつカメラ(2023年2月リリース以降のバージョン)の場合のみ付与する。
	Speed	float 型 (小数点以下 1 桁まで)	送信時刻時点の 検知オブジェクトの速度推定値 単位は、m/s ※1 速度推定ができていない場合は、 <tt:SimpleItem Name="Speed" Value="0.0"> </tt> とする。
Image	Base64 encoded	イベント発生時の JPEG 画像	

滞留検知	UtcTime	Date and Time(UTC)	メタ情報を送信する年月日・時分秒
	VideoSource	VideoSourceConfig	VideoSourceConfiguration の Token 名
	Rule	Rule1, Rule2, Rule3, Rule4, Rule5, Rule6, Rule7, Rule8	アラーム発生エリア(検知エリア 1~8)
	ObjectId	4 Byte 整数	検知対象物の ID 番号
	Since	Date and Time(UTC)	検知対象物が滞留し始めた時刻
	ClassTypes	Human, Vehicle, Bicycle, Label1, Label2, Label3, Label4, Label5	検知対象物の種別と現場学習オブジェクト番号 ※Label1~5 は、現場学習オブジェクトの名称に依らない。
	LabelName	半角英数+半角記号	現場学習オブジェクト名称 ※ClassTypes が Human, Vehicle, Bicycle の場合は付与しない。 ※半角スペースは「_」に変換して付与する。
	Likelihood	0~1 (小数点以下 2 桁まで)	検知スコア ※本アプリケーション(v3.20 以上)かつカメラ(2023年2月リリース以降のバージョン)の場合のみ付与する。
	Image	Base64 encoded	イベント発生時の JPEG 画像
ラインクロス	UtcTime	Date and Time(UTC)	メタ情報を送信する年月日・時分秒
	VideoSource	VideoSourceConfig	VideoSourceConfiguration の Token 名
	Rule	Rule1, Rule2, Rule3, Rule4, Rule5, Rule6, Rule7, Rule8	アラーム発生ライン(検知ライン 1~8)
	ObjectId	4 Byte 整数	検知対象物の ID 番号
	ClassTypes	Human, Vehicle, Bicycle, Label1, Label2, Label3, Label4, Label5	検知対象物の種別と現場学習オブジェクト番号 ※Label1~5 は、現場学習オブジェクト

		の名称に依らない。
LabelName	半角英数+半角記号	現場学習オブジェクト名称 ※ClassTypes が Human, Vehicle, Bicycle の場合は付与しない。 ※半角スペースは「_」に変換して付与する。
Likelihood	0~1 (小数点以下 2 桁まで)	検知スコア ※本アプリケーション(v3.20 以上)かつカメラ(2023 年 2 月リリース以降のバージョン)の場合のみ付与する。
Speed	float 型 (小数点以下 1 桁まで)	送信時刻時点の 検知オブジェクトの速度推定値 単位は、m/s ※1 速度推定ができていない場合は、 <tt:SimpleItem Name="Speed" Value="0.0"> とする。
Image	Base64 encoded	イベント発生時の JPEG 画像
方向検知		
UtcTime	Date and Time(UTC)	メタ情報を送信する年月日・時分秒
VideoSource	VideoSourceConfig	VideoSourceConfiguration の Token 名
Rule	Rule1, Rule2, Rule3, Rule4, Rule5, Rule6, Rule7, Rule8	アラーム発生エリア(検知エリア 1~8)
ObjectId	4 Byte 整数	検知対象物の ID 番号
Direction	Up/UpRight/Right/DownRight/ Down/DownLeft/Left/UpLeft	検出方向
ClassTypes	Human, Vehicle, Bicycle, Label1, Label2, Label3, Label4, Label5	検知対象物の種別と現場学習オブジェクト番号 ※Label1~5 は、現場学習オブジェクトの名称に依らない。

LabelName	半角英数+半角記号	現場学習オブジェクト名称 ※ClassTypes が Human, Vehicle, Bicycle の場合は付与しない。 ※半角スペースは「_」に変換して付与する。
Likelihood	0~1 (小数点以下 2 桁まで)	検知スコア ※本アプリケーション(v3.20 以上)かつカメラ(2023年2月リリース以降のバージョン)の場合のみ付与する。
Speed	float 型 (小数点以下 1 桁まで)	送信時刻時点の 検知オブジェクトの速度推定値 単位は、m/s ※1 速度推定ができていない場合は、 <tt:SimpleItem Name="Speed" Value="0.0"> とする。
Image	Base64 encoded	イベント発生時の JPEG 画像

※1 下記 CGI を送信することで ONVIF Meta Stream に付与するか否かを選択可能。

[付与しない場合の設定 CGI (初期設定)]

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=setApplicationPreference&appName=iVmdApp&prefType=Integer&prefName=speed_metadata_type&value=0

[付与する場合の設定 CGI]

http://192.168.0.10/cgi-bin/adam.cgi?methodName=setApplicationPreference&appName=iVmdApp&prefType=Integer&prefName=speed_metadata_type&value=1

4.2.1.2. Meta Stream フォーマット例

[人物を検知して、侵入検知アラームを発報した場合]

speed_metadata_type=1 のとき、

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<tt:MetaDataStream xmlns:tt="http://www.onvif.org/ver10/schema"
xmlns:xsd="http://www.w3.org/2001/XMLSchema" xmlns:wsnt="http://docs.oasis-
open.org/wsn/b-2">
  <tt:Event>
    <wsnt:NotificationMessage>
      <wsnt:Topic Dialect=http://www.onvif.org/ver10/tev/topicExpression/ConcreteSet
xmlns:tns1="http://www.onvif.org/ver10/topics"
xmlns:tspana1="http://panasonic.co.jp/sn/psn/2010/event/topics">tns1:RuleEngine/Fiel
dDetector/ObjectsInside
      </wsnt:Topic>
      <wsnt:Message>
        <tt:Message UtcTime="2021-11-15T12:14:26Z">
          <tt:Source>
            <tt:SimpleItem Name="VideoSource" Value="VideoSourceConfig"/>
            <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="Rule1"/>
          </tt:Source>
          <tt>Data>
            <tt:SimpleItem Name="IsInside" Value="true"/>
            <tt:SimpleItem Name="ObjectId" Value="2681"/>
            <tt:SimpleItem Name="ClassTypes" Value="Human"/>
            <tt:SimpleItem Name="Likelihood" Value="0.85">
            <tt:SimpleItem Name="Speed" Value="15.2">
            <tt:ElementItem Name="Image">
              <xsd:base64Binary>/9j//gBMAB ((*snip*)) v1/CgR//2Q==</xsd:base64Binary>
            </tt:ElementItem>
          </tt>Data>
        </tt:Message>
      </wsnt:Message>
    </wsnt:NotificationMessage>
  </tt:Event>
</tt:MetaDataStream>
```

[人物を検知して、滞留検知アラームを発報した場合]

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<tt:MetaDataStream xmlns:tt="http://www.onvif.org/ver10/schema"
xmlns:xsd="http://www.w3.org/2001/XMLSchema" xmlns:wsnt="http://docs.oasis-
open.org/wsnt/b-2">
  <tt:Event>
    <wsnt:NotificationMessage>
      <wsnt:Topic Dialect=http://www.onvif.org/ver10/tev/topicExpression/ConcreteSet
xmlns:tns1=http://www.onvif.org/ver10/topics
xmlns:tnspana1="http://panasonic.co.jp/sn/psn/2010/event/topics">tns1:RuleEngine/Loit
eringDetector/ObjectsLoitering
      </wsnt:Topic>
      <wsnt:Message>
        <tt:Message UtcTime="2021-11-16T03:58:31Z">
          <tt:Source>
            <tt:SimpleItem Name="VideoSource" Value="VideoSourceConfig"/>
            <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="Rule1"/>
          </tt:Source>
          <tt>Data>
            <tt:SimpleItem Name="ObjectId" Value="71"/>
            <tt:SimpleItem Name="Since" Value="2021-11-16T03:58:21Z"/>
            <tt:SimpleItem Name="ClassTypes" Value="Human"/>
            <tt:SimpleItem Name="Likelihood" Value="0.90">
              <tt:ElementItem Name="Image">
                <xsd:base64Binary>9j//gBMAB ((*snip*)) v1/CgR//2Q==</xsd:base64Binary>
              </tt:ElementItem>
            </tt>Data>
          </tt:Message>
        </wsnt:Message>
      </wsnt:NotificationMessage>
    </tt:Event>
  </tt:MetaDataStream>
```

[現場学習オブジェクト 1 (オブジェクト名称=Forklift) を検知して、ラインクロス検知アラームを発報した場合]

speed_metadata_type=0 のとき、

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<tt:MetaDataStream xmlns:tt=http://www.onvif.org/ver10/schema
xmlns:xsd="http://www.w3.org/2001/XMLSchema" xmlns:wsnt="http://docs.oasis-
open.org/wsn/b-2">
  <tt:Event>
    <wsnt:NotificationMessage>
      <wsnt:Topic Dialect=http://www.onvif.org/ver10/tev/topicExpression/ConcreteSet
xmlns:tns1="http://www.onvif.org/ver10/topics"
xmlns:tspana1="http://panasonic.co.jp/sn/psn/2010/event/topics">tns1:RuleEngine/Line
Detector/Crossed</wsnt:Topic>
      <wsnt:Message>
        <tt:Message UtcTime="2021-11-16T06:42:40Z">
          <tt:Source>
            <tt:SimpleItem Name="VideoSource" Value="VideoSourceConfig"/>
            <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="Rule1"/>
          </tt:Source>
          <tt>Data>
            <tt:SimpleItem Name="ObjectId" Value="1064"/>
            <tt:SimpleItem Name="ClassTypes" Value="Label1"/>
            <tt:SimpleItem Name="LabelName" Value="Forklift"/>
            <tt:SimpleItem Name="Likelihood" Value="0.80">
              <tt:ElementItem Name="Image">
                <xsd:base64Binary>9j//gBMAB ((*snip*)) v1/CgR//2Q==</xsd:base64Binary>
              </tt:ElementItem>
            </tt>Data>
          </tt:Message>
        </wsnt:Message>
      </wsnt:NotificationMessage>
    </tt:Event>
  </tt:MetaDataStream>
```

[現場学習オブジェクト 1 (オブジェクト名称=Forklift) を検知して、方向検知アラームを
発報した場合]

speed_metadata_type=1 のとき、

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<tt:MetaDataStream xmlns:tt=http://www.onvif.org/ver10/schema
xmlns:xsd="http://www.w3.org/2001/XMLSchema" xmlns:wsnt="http://docs.oasis-
open.org/wsn/b-2">
  <tt:Event>
    <wsnt:NotificationMessage>
      <wsnt:Topic Dialect=http://www.onvif.org/ver10/tev/topicExpression/ConcreteSet
xmlns:tns1="http://www.onvif.org/ver10/topics"
xmlns:tnspana1="http://panasonic.co.jp/sn/psn/2010/event/topics">tns1:RuleEngine/Dire
ctionDetector/Moved</wsnt:Topic>
      <wsnt:Message>
        <tt:Message UtcTime="2022-05-25T00:44:46Z">
          <tt:Source>
            <tt:SimpleItem Name="VideoSource" Value="VideoSourceConfig"/>
            <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="Rule1"/>
          </tt:Source>
          <tt>Data>
            <tt:SimpleItem Name="ObjectId" Value="342"/>
            <tt:SimpleItem Name="Direction" Value="Left"/>
            <tt:SimpleItem Name="ClassTypes" Value="Label1"/>
            <tt:SimpleItem Name="LabelName" Value="Forklift"/>
            <tt:SimpleItem Name="Likelihood" Value="0.83">
            <tt:SimpleItem Name="Speed" Value="35.4">
            <tt:ElementItem Name="Image">
              <xsd:base64Binary>9j//gBMAB ((*snip*)) v1/CgR//2Q==</xsd:base64Binary>
            </tt:ElementItem>
          </tt>Data>
        </tt:Message>
      </wsnt:Message>
    </wsnt:NotificationMessage>
  </tt:Event>
</tt:MetaDataStream>
```

4.2.2. ラインクロス人数カウント

メタデータの送信間隔は、5 秒、10 秒、15 秒または 1 分間隔で、設定によって変更できる。

4.2.2.1. パラメータ詳細

パラメータ名	値	概要
UTC time	Date and Time(UTC)	メタ情報を送信する年月日・時分秒
VideoSource	VideoSourceConfig	VideoSourceConfiguration の Token 名
Rule	LineCount_Rule1, LineCount_Rule2, LineCount_Rule3, LineCount_Rule4, LineCount_Rule5, LineCount_Rule6, LineCount_Rule7, LineCount_Rule8	検知ライン番号
StartTime	Date and Time(UTC)	計測開始時刻（年月日・時分秒）
Count	0~65,535 (10 進数)	前回リセットした後の合計カウント数
RightCount	0~65,535 (10 進数)	前回リセットした後の、Out 方向のカウント数
LeftCount	0~65,535 (10 進数)	前回リセットした後の、In 方向のカウント数
UtnRightCount UtnLeftCount	0~65,535 (10 進数)	前回リセットした後の U ターンした検知対象のカウント数 UtnRightCount : In 方向にカウント後、Out 方向にカウントした数 UtnLeftCount : Out 方向にカウント後、In 方向にカウントした数
CountObjHuman	true/false	true: 人物がカウント対象 false: 人物がカウント対象外
CountObjVehicle	true/false	true: 車両がカウント対象 false: 車両がカウント対象外
CountObjBike	true/false	true: 二輪車がカウント対象 false: 二輪車がカウント対象外
CountObjLabel1	true/false	true: 現場学習オブジェクト 1 がカウント対象 false: 現場学習オブジェクト 1 がカウント対象外 ※AI 現場学習アプリケーションと連携時のみ付与する。

CountObjLabel2	true/false	true: 現場学習オブジェクト 2 がカウント対象 false: 現場学習オブジェクト 2 がカウント対象外 ※AI 現場学習アプリケーションと連携時のみ付与する。
CountObjLabel3	true/false	true: 現場学習オブジェクト 3 がカウント対象 false: 現場学習オブジェクト 3 がカウント対象外 ※AI 現場学習アプリケーションと連携時のみ付与する。
CountObjLabel4	true/false	true: 現場学習オブジェクト 4 がカウント対象 false: 現場学習オブジェクト 4 がカウント対象外 ※AI 現場学習アプリケーションと連携時のみ付与する。
CountObjLabel5	true/false	true: 現場学習オブジェクト 5 がカウント対象 false: 現場学習オブジェクト 5 がカウント対象外 ※AI 現場学習アプリケーションと連携時のみ付与する。

4.2.2.2. Meta Stream フォーマット例

[AI 現場学習アプリケーションと連携していない場合]

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<tt:MetaDataStream xmlns:tt="http://www.onvif.org/ver10/schema"
xmlns:wsnt="http://docs.oasis-open.org/wsn/b-2">
<tt:Event>
<wsnt:NotificationMessage>
<wsnt:Topic Dialect="http://www.onvif.org/ver10/tev/topicExpression/ConcreteSet"
xmlns:tns1="http://www.onvif.org/ver10/topics">
tns1:RuleEngine/CountAggregation/Counter
</wsnt:Topic>
<wsnt:Message>
<tt:Message UtcTime="2021-07-02T17:00:00.346Z">
<tt:Source>
<tt:SimpleItem Name="VideoSorce" Value="VideoSourceConfig"/>
<tt:SimpleItem Name="Rule" Value="LineCount_Rule1"/>
</tt:Source>
<tt>Data>
<tt:SimpleItem Name="StartTime" Value="2021-07-02T00:00:00.000Z"/>
<tt:SimpleItem Name="RightCount" Value="400"/>
<tt:SimpleItem Name="LeftCount" Value="600"/>
<tt:SimpleItem Name="Count" Value="1000"/>
<tt:SimpleItem Name="UtnRightCount" Value="1"/>
<tt:SimpleItem Name="UtnLeftCount" Value="2"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjHuman" Value="true"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjVehicle" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjBike" Value="false"/>
</tt>Data>
</tt:Message>
<tt:Message UtcTime="2021-07-02T17:00:00.346Z">
<tt:Source>
<tt:SimpleItem Name="VideoSorce" Value="VideoSourceConfig"/>
<tt:SimpleItem Name="Rule" Value="LineCount_Rule2"/>
</tt:Source>
<tt>Data>
<tt:SimpleItem Name="StartTime" Value="2021-07-02T00:00:00.000Z"/>
```

```

<tt:SimpleItem Name="RightCount" Value="300"/>
<tt:SimpleItem Name="LeftCount" Value="700"/>
<tt:SimpleItem Name="Count" Value="1000"/>
<tt:SimpleItem Name="UtnRightCount" Value="1"/>
<tt:SimpleItem Name="UtnLeftCount" Value="2"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjHuman" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjVehicle" Value="true"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjBike" Value="true"/>
</tt:Data>
</tt:Message>
...
<tt:Message UtcTime="2021-07-02T17:00:00.346Z">
  <tt:Source>
    <tt:SimpleItem Name="VideoSorce" Value="VideoSourceConfig"/>
    <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="LineCount_Rule8"/>
  </tt:Source>
  <tt:Data>
    <tt:SimpleItem Name="StartTime" Value="2021-07-02T00:00:00.000Z"/>
    <tt:SimpleItem Name="RightCount" Value="400"/>
    <tt:SimpleItem Name="LeftCount" Value="500"/>
    <tt:SimpleItem Name="Count" Value="900"/>
    <tt:SimpleItem Name="UtnRightCount" Value="1"/>
    <tt:SimpleItem Name="UtnLeftCount" Value="2"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjHuman" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjVehicle" Value="true"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjBike" Value="false"/>
  </tt:Data>
</tt:Message>
</wsnt:Message>
</wsnt:NotificationMessage>
</tt:Event>
</tt:MetaDataStream>

```

[AI 現場学習アプリケーションと連携している場合]

```

<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<tt:MetaDataStream xmlns:tt="http://www.onvif.org/ver10/schema"
xmlns:wsnt="http://docs.oasis-open.org/wsn/b-2">
  <tt:Event>
    <wsnt:NotificationMessage>
      <wsnt:Topic Dialect="http://www.onvif.org/ver10/tev/topicExpression/ConcreteSet"
xmlns:tns1="http://www.onvif.org/ver10/topics">
        tns1:RuleEngine/CountAggregation/Counter
      </wsnt:Topic>
      <wsnt:Message>
        <tt:Message UtcTime="2021-07-02T17:00:00.346Z">
          <tt:Source>
            <tt:SimpleItem Name="VideoSorce" Value="VideoSourceConfig"/>
            <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="LineCount_Rule1"/>
          </tt:Source>
          <tt:Data>
            <tt:SimpleItem Name="StartTime" Value="2021-07-02T00:00:00.000Z"/>
            <tt:SimpleItem Name="RightCount" Value="400"/>
            <tt:SimpleItem Name="LeftCount" Value="600"/>
          </tt:Data>
        </tt:Message>
      </wsnt:Message>
    </wsnt:NotificationMessage>
  </tt:Event>
</tt:MetaDataStream>

```



```

<tt:SimpleItem Name="Count" Value="1000"/>
<tt:SimpleItem Name="UtnRightCount" Value="1"/>
<tt:SimpleItem Name="UtnLeftCount" Value="2"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjHuman" Value="true"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjVehicle" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjBike" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjLabel1" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjLabel2" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjLabel3" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjLabel4" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjLabel5" Value="false"/>
</tt:Data>
</tt:Message>
<tt:Message UtcTime="2021-07-02T17:00:00.346Z">
  <tt:Source>
    <tt:SimpleItem Name="VideoSorce" Value="VideoSourceConfig"/>
    <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="LineCount_Rule2"/>
  </tt:Source>
  <tt:Data>
    <tt:SimpleItem Name="StartTime" Value="2021-07-02T00:00:00.000Z"/>
    <tt:SimpleItem Name="RightCount" Value="300"/>
    <tt:SimpleItem Name="LeftCount" Value="700"/>
    <tt:SimpleItem Name="Count" Value="1000"/>
    <tt:SimpleItem Name="UtnRightCount" Value="1"/>
    <tt:SimpleItem Name="UtnLeftCount" Value="2"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjHuman" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjVehicle" Value="true"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjBike" Value="true"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel1" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel2" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel3" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel4" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel5" Value="false"/>
  </tt:Data>
</tt:Message>
...
<tt:Message UtcTime="2021-07-02T17:00:00.346Z">
  <tt:Source>
    <tt:SimpleItem Name="VideoSorce" Value="VideoSourceConfig"/>
    <tt:SimpleItem Name="Rule" Value="LineCount_Rule8"/>
  </tt:Source>
  <tt:Data>
    <tt:SimpleItem Name="StartTime" Value="2021-07-02T00:00:00.000Z"/>
    <tt:SimpleItem Name="RightCount" Value="400"/>
    <tt:SimpleItem Name="LeftCount" Value="500"/>
    <tt:SimpleItem Name="Count" Value="900"/>
    <tt:SimpleItem Name="UtnRightCount" Value="1"/>
    <tt:SimpleItem Name="UtnLeftCount" Value="2"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjHuman" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjVehicle" Value="true"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjBike" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel1" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel2" Value="false"/>
    <tt:SimpleItem Name="CountObjLabel3" Value="false"/>
  </tt:Data>
</tt:Message>

```

```

<tt:SimpleItem Name="CountObjLabel4" Value="false"/>
<tt:SimpleItem Name="CountObjLabel5" Value="false"/>
</tt:Data>
</tt:Message>
</wsnt:Message>
</wsnt:NotificationMessage>
</tt:Event>
</tt:MetaDataStream>

```

4.2.3. ヒートマップ

メタデータの送信間隔は 1 分または 5 分、15 分で設定によって変更できる。

4.2.3.1. パラメータ詳細

パラメータ名	値	概要
UTC time	Date and Time(UTC)	メタ情報を送信する年月日・時分秒
VideoSource	VideoSourceConfig	VideoSourceConfiguration の Token 名
StartTime	Date and Time(UTC)	計測開始日時 (年月日・時分秒)
EndTime	Date and Time(UTC)	計測終了日時 (年月日・時分秒)
Duration	Duration format	計測期間
HorizontalCells	10 進数	マップ情報の水平方向のグリッド分割数 カメラの撮像モードによって、本パラメータは下記の値のいずれかを応答する。 16:9 モード ⇒ 64 9:16 モード ⇒ 36 4:3 モード ⇒ 64
VerticalCells	10 進数	マップ情報の垂直方向のグリッド分割数 カメラの撮像モードによって、本パラメータは下記の値のいずれかを応答する。 16:9 モード ⇒ 36 9:16 モード ⇒ 64 4:3 モード ⇒ 48
HeatMapMov	Base64 エンコードされたバイナリデータ	カウントマップのセル毎のカウント情報 (※1)
HeatMapLoi	Base64 エンコードされたバイナリデータ	滞留マップのセル毎のカウント情報 (※1)

Image	Base64 encoded	動体除去したインデックス画像（※1）
-------	----------------	--------------------

※1 カメラの撮像モード毎のセル分割数とインデックス画像の解像度を下記に示す。

カメラの撮像モード	セル分割数 (水平方向)	セル分割数 (垂直方向)	インデックス画像の 解像度
16:9 モード	64	36	320x180
9:16 モード	36	64	180x320
4:3 モード	64	48	320x240

4.2.3.2. Meta Stream フォーマット例

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<tt:MetaDataStream xmlns:tt="http://www.onvif.org/ver10/schema"
xmlns:wsnt="http://docs.oasis-open.org/wsn/b-2"
xmlns:xsd="http://www.w3.org/2001/XMLSchema">
<tt:Event>
<wsnt:NotificationMessage>
  <wsnt:Topic Dialect="http://www.onvif.org/ver10/tev/topicExpression/ConcreteSet"
    xmlns:tnsipro1="http://i-pro.com/2021/onvif/event/topics"
    tns1:RuleEngine/tnsipro1:HeatMap
  </wsnt:Topic>
  <wsnt:Message>
    <tt:Message UtcTime="2021-07-02T17:00:00.346Z">
      <tt:Source>
        <tt:SimpleItem Name="VideoSoruce" Value="VideoSourceConfig"/>
      </tt:Source>
      <tt>Data>
        <tt:SimpleItem Name="StartTime" Value="2021-07-15T00:00:00.000Z"/>
        <tt:SimpleItem Name="EndTime" Value="2021-07-15T01:00:00.000Z"/>
        <tt:SimpleItem Name="Duration" Value="PT1H"/>
        <tt:SimpleItem Name="HorizontalCells " Value="64"/>
        <tt:SimpleItem Name="VerticalCells " Value="36"/>
        <tt:ElementItem Name="HeatMapMov">
          <xsd:base64Binary>NjU1MzUsNj(( *snip*))U1MzUNCg==</xsd:base64Binary>
        </tt:ElementItem>
        <tt:ElementItem Name="HeatMapLoi">
          <xsd:base64Binary>NjU1MzUsNj(( *snip*)) U1MzUNCg==</xsd:base64Binary>
        </tt:ElementItem>
        <tt:ElementItem Name="Image">
          <xsd:base64Binary>/9j//gBMAB (( *snip*)) v1/CgR//2Q==</xsd:base64Binary>
        </tt:ElementItem>
      </tt>Data>
    </tt:Message>
  </wsnt:Message>
</wsnt:NotificationMessage>
</tt:Event>
</tt:MetaDataStream>
```

5. 独自アラーム通知

独自アラーム通知については、下記ドキュメントを参照。

CGI_Command_h265_supported_models_j.pdf

7.10 独自アラーム通知仕様 (TCP 通知)

本機能の独自アラーム通知は、下記のメッセージ ID で送信される。

Message name	Extension area		
	Category	Message ID	Message(ASCII)
INTRUDER ALARM	0x01	0x32	INTRUDER ALARM XX **** (※1)(※2) (eg.) INTRUDER ALARM INTRUDER ALARM 0102 INTRUDER ALARM HUMAN INTRUDER ALARM VEHICLE 0102
LOITERING ALARM	0x01	0x33	LOITERING ALARM XX **** (※1)(※2) (eg.) LOITERING ALARM LOITERING ALARM 0102 LOITERING ALARM HUMAN LOITERING ALARM VEHICLE 0102
DIRECTION ALARM	0x01	0x34	DIRECTION ALARM XX **** (※1)(※2) (eg.) DIRECTION ALARM DIRECTION ALARM 0102 DIRECTION ALARM HUMAN DIRECTION ALARM VEHICLE 0102
CROSS LINE ALARM	0x01	0x38	CROSS LINE ALARM XX **** (※1) (※2) (eg.) CROSS LINE ALARM CROSS LINE ALARM 0102 CROSS LINE ALARM HUMAN CROSS LINE ALARM VEHICLE 0102
INTRUDER ALARM STOP (※3)	0x01	0x3D	INTRUDER ALARM STOP
LOITERING ALARM STOP (※3)	0x01	0x3E	LOITERING ALARM STOP

※1 XX では検知対象物を下記の通り表現する。複数エリアで同時発報時、最も若い番号の検知エリアの検知対象物の値が付与されます。

人物：HUMAN

車：VEHICLE

二輪車：BICYCLE

現場学習オブジェクト（名称を「Forklift」と設定している場合）：FORKLIFT

（本アプリケーションの「付加情報種別」設定を「検知オブジェクト情報無し」に設定している場合[ivmd_info_type=0]は付与しない。）

※2 カメラのアラームエリア情報付加設定を ON にすることによって、****にエリア/ライン情報を付加することが可能。（本アプリケーション v3.00 以降より対応。）

[設定 CGI]

http://192.168.0.10/cgi-bin/pana_alm?ivmd_ext=1

前半**に検知条件 01～02

後半**に検知エリア/ライン 01～FF

検知エリア/ライン 1・・・01

検知エリア/ライン 2・・・02

検知エリア/ライン 3・・・04

検知エリア/ライン 4・・・08

検知エリア/ライン 5・・・10

検知エリア/ライン 6・・・20

検知エリア/ライン 7・・・40

検知エリア/ライン 8・・・80

複数エリア/ライン同時検知時は上記数値の OR 値となる。

（例）検知条件 01 の侵入検知に設定している検知エリア 2、検知エリア 3 が同時に検知した場合は

INTRUDER ALARM 0106

となる。

※3 本アプリケーションの「検知終了時のアラーム通知」設定を「On」に設定している場合[alm_stop_notification_switch=1]に、検知終了時にアラームが通知される。

6. HTTP アラーム通知

HTTP アラーム通知については、下記ドキュメントを参照。

CGI_Command_h265_supported_models_j_vxxx.pdf

7.11 HTTP アラーム通知仕様

本機能の HTTP アラーム通知は、下記の代替文字で情報が送信される。

MHttpRequest#パラメータ内の代替文字	値
%almsrc	41
%almsrc2	侵入検知：32 滞留検知：33 方向検知：34 ラインクロス：38 侵入検知の終了：3D（※1） 滞留検知の終了：3E（※1）

※1 本アプリケーションの「検知終了時のアラーム通知」設定を「On」に設定している場合[alm_stop_notification_switch=1]に、検知終了時にアラームが通知される。

7. HTTP 定期通知

7.1. 電文プロトコル仕様

AI 動体検知アプリケーション（カメラ）-PC間で電文を通知する際は、HTTP プロトコルを使用する。カメラは HTTP クライアントとして、処理部 PC などのサーバーにデータを通知する。

No.	項目	仕様
1	通知先数	4
2	通知先アドレス	IPv4 もしくはホスト名で設定可能
3	通知先ポート	1～65535
4	接続方法	1回通知する毎にセッションを切断する。
5	Content-type	application/json
6	セキュア通信	TLS 1.2 に対応
7	通知間隔	5sec,10sec,15sec,1min,5min,10min,15min,30min,60min で変更可能 例)5min の場合 正時(○時 00 分 01 秒)を基準として 5 分ごとに通知する。 ※ただし、通知時間は多少ずれる場合があります。
8	認証方式	ユーザー名・パスワードを設定した場合のみ、Digest 認証を用いる。

7.2. 電文詳細

本章では、カメラ-PC 間で通知する情報について説明する。Header 部の共通情報は、設定された通知間隔毎に通知される。

【共通情報 (Header 部)】

通知情報	パラメータ値	説明
X-SendTime	時刻(UTC)	応答フォーマット： [yyyy-mm-dd]T[hh:mm:ss.xx]Z 例) 日本時間 2013年8月29日 12:35:01.00の場合 2013-08-29T03:35:01.00Z
X-TZ	-1200~+1300	UTC との時差 例) 大阪、札幌、東京の場合、 X-TZ : +0900 ※地域と時差の対応は、i-pro カメラ外部インターフェイス仕様書 3.3.3 章参照
X-ST	0, 1	サマータイム設定 0:サマータイム外、1:サマータイム中

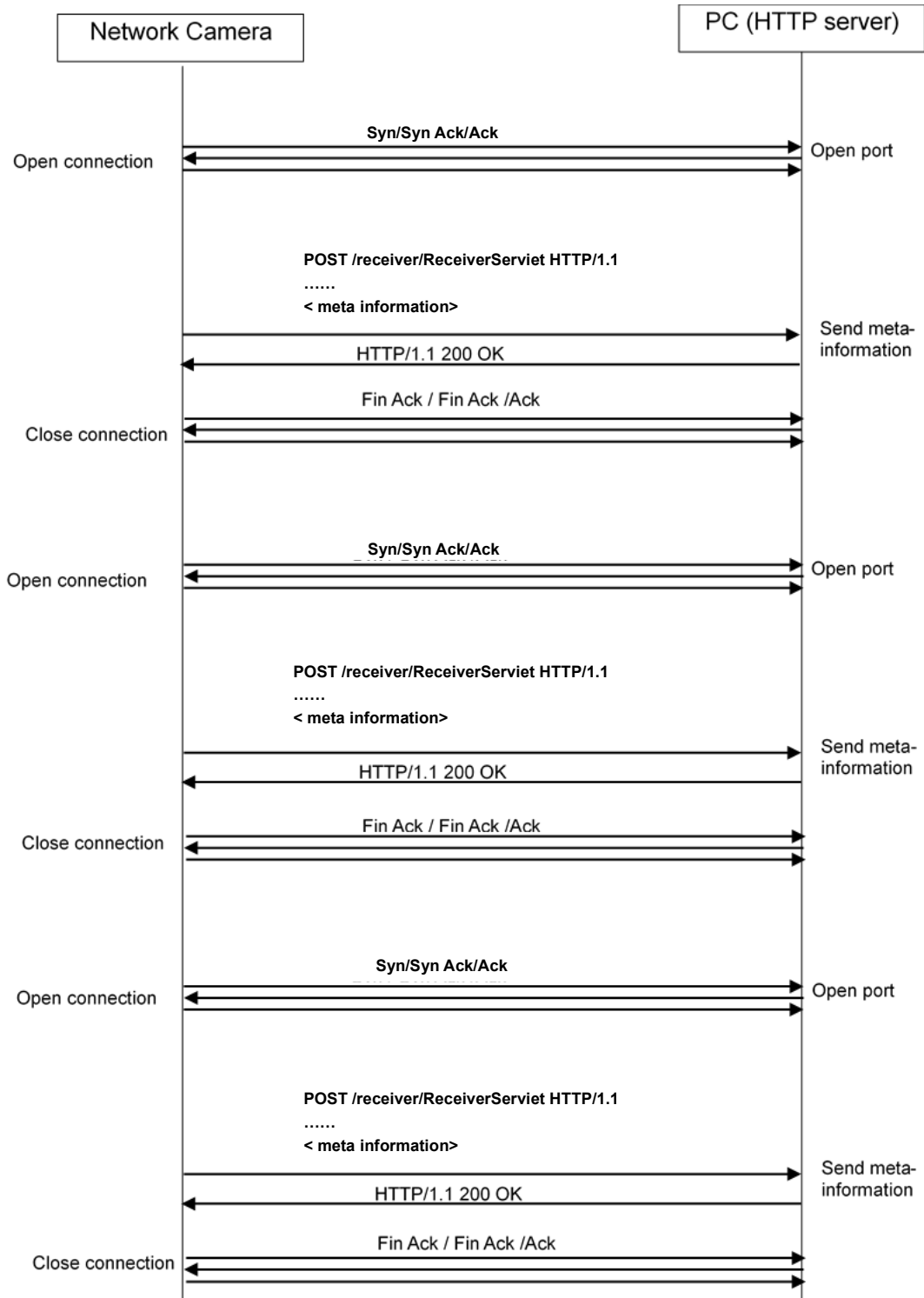
【検知情報 (Body 部)】

パラメータ名	パラメータ値	表記	説明
CameraIPAddress	(0~255).(0~255). (0~255).(0~255)	10 進数	カメラの IP アドレス (文字種：半角英数字)
CameraMACAddress	(00~ff):(00~ff):(00~ff): (00~ff):(00~ff):(00~ff)	16 進数	カメラの MAC アドレス
Ch	1, 2, 3, 4	10 進数	マルチセンサーカメラのチャンネル情報 ※マルチセンサーカメラのみ付与する。
Time	日時(UTC)		日時 フォーマット：yyyy/mm/dd hh:mm:ss 例) 日本時間 2013年8月29日 12:35:01の場合 2013/08/29 03:35:01
TimeZone	-1200~+1300		UTC との時差 例) 大阪、札幌、東京の場合、 +0900
SummerTime	0, 1		サマータイム設定 0:サマータイム外、1:サマータイム中
Line1.list Line2.list Line3.list Line4.list	[“日時(UTC)”, 検知数 (In 方向), 検知数 (Out 方向)]		各検知ラインのラインカウントの統計情報 ※通知間隔が秒単位の場合、検知数には直近の通知間隔間の累計値を付与する。

Line5.list Line6.list Line7.list Line8.list			例) 通知時刻=UTC 9:05:00 の場合、 UTC 09:04:55~09:05:00 の累計値を通知する。
Line1_cntobj Line2_cntobj Line3_cntobj Line4_cntobj Line5_cntobj Line6_cntobj Line7_cntobj Line8_cntobj	Human, Vehicle, Bike, Label1, Label2, Label3, Label4, Label5	String	カウント対象物と 現場学習オブジェクト番号 ※検知ラインが未設定の場合は空欄を通知する。 例 1) 「人物」がカウント対象の場合、下記 のようになる。 "Line1_cntobj":["Human"] 例 2) 現場学習オブジェクト 1 (名称： Forklift) がカウント対象の場合、下記 のようになる。 "Line1_cntobj":["Label1"]

※検知エリア・ラインが設定されていない、または無効になっている時間の情報は含まない。

7.3. 電文プロトコルシーケンス



7.4. 通知フォーマット

通知フォーマットの例を以下に示す。

```
POST /receiver/ReceiverServlet HTTP/1.1[CR][LF]
Content-Length: xxxxx[CR][LF]
User-Agent: i-PRO Camera/1.0[CR][LF]
Connection: close[CR][LF]
Content-type: application/json; charset=utf-8[CR][LF]
X-SendTime: 2021-1-11T11:05:00.00Z[CR][LF]
X-TZ: +0900[CR][LF]
X-ST: 0[CR][LF]
[CR][LF]
<meta-information(JSON format)>
```

Header part

Body part

Body 部のフォーマット例を次ページに示す。

マルチセンサーカメラ (MAC address = 00:80:45:0d:00:01, channel number = 1),
有効検知ライン={ライン 1, 2}, 検知オブジェクト = {ライン 1: 人物, ライン 2: 車両},
通知間隔設定 = 5 min, 通知時刻 = {JST 2021/01/11 18:05:00} の場合、

```
{
  "CameraIPAddress": "192.168.0.10",
  "CameraMACAddress": "00:80:45:0d:00:01",
  "Ch": "1",
  "Time": "2021/1/11 9:05:00",
  "TimeZone": "+0900",
  "SummerTime": 0,
  "Line1": [
    {
      "list": [
        ["2021/1/11 9:00", 7, 6],
        ["2021/1/11 9:01", 7, 7],
        ["2021/1/11 9:02", 8, 10],
        ["2021/1/11 9:03", 9, 11],
        ["2021/1/11 9:04", 6, 5]
      ]
    }
  ],
  "Line2": [
    {
      "list": [
        ["2021/1/11 9:00", 4, 5],
        ["2021/1/11 9:01", 5, 6],
        ["2021/1/11 9:02", 12, 11],
        ["2021/1/11 9:03", 12, 10],
        ["2021/1/11 9:04", 9, 8]
      ]
    }
  ],
  "Line3": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  ~
  "Line8": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  "Line1_cntobj": ["Human"],
  "Line2_cntobj": ["Vehicle"],
  "Line3_cntobj": [],
  ~
  "Line8_cntobj": []
}
```

マルチセンサーカメラ以外のカメラ (MAC address = 00:80:45:0d:00:01),
検知ライン={ライン 1, 3}, 検知オブジェクト={ライン 1: 人物, Line3: 二輪車},
通知間隔設定= 1 min, 通知時刻= {JST 2021/01/11 18:05:00}の場合、

```
{
  "CameraIPAddress": "192.168.0.10",
  "CameraMACAddress": "00:80:45:0d:00:01",
  "Time": "2021/1/11 9:05:00",
  "TimeZone": "+0900",
  "SummerTime": 0,
  "Line1": [
    {
      "list": [
        [
          ["2021/1/11 9:04", 7, 6]
        ]
      ]
    }
  ],
  "Line2": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  "Line3": [
    {
      "list": [
        [
          ["2021/1/11 9:04", 4, 5]
        ]
      ]
    }
  ],
  "Line4": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  ~
  "Line8": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  "Line1_cntobj": ["Human"],
  "Line2_cntobj": [],
  "Line3_cntobj": ["Bike"],
  "Line4_cntobj": [],
  ~
  "Line8_cntobj": []
}
```

マルチセンサーカメラ以外のカメラ (MAC address = 00:80:45:0d:00:01),
検知ライン={ライン 1, 3}, 検知オブジェクト={ライン 1: 人物, Line3: 二輪車},
通知間隔設定= 5 sec, 通知時刻= {JST 2021/01/11 18:05:00}の場合、

```
{
  "CameraIPAddress": "192.168.0.10",
  "CameraMACAddress": "00:80:45:0d:00:01",
  "Time": "2021/1/11 9:05:00",
  "TimeZone": "+0900",
  "SummerTime": 0,
  "Line1": [
    {
      "list": [
        [
          "2021/1/11 9:04", 3, 2
        ]
      ]
    }
  ],
  "Line2": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  "Line3": [
    {
      "list": [
        [
          "2021/1/11 9:04", 1, 2
        ]
      ]
    }
  ],
  "Line4": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  ~
  "Line8": [
    {
      "list": []
    }
  ],
  "Line1_cntobj": ["Human"],
  "Line2_cntobj": [],
  "Line3_cntobj": ["Bike"],
  "Line4_cntobj": [],
  ~
  "Line8_cntobj": []
}
```

8. MQTT 定期送信

カメラは MQTT クライアントとして MQTT プロトコルでメッセージを送信する。

8.1. 設定仕様

本アプリケーションで事前に以下の設定をする必要がある。

設定項目	設定内容
送信先	送信有無を選択する ※MQTT 送信を行うためには、カメラ本体の MQTT 設定を有効化する必要がある。
トピック	トピック名
QoS	レベル 0, 1, 2 から選択する Retain : 最後に送信したメッセージを MQTT サーバーに保存する場合に選択する
送信間隔	5sec, 10sec, 15sec, 1min, 5min, 10min, 15min, 30min, 60min で変更可能

8.2. 電文詳細

本アプリケーションは、下記電文を PUBLISH で送信する。

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
1	Message Type				DUP Flag	QoS Level		Retain
2	Remaining Length							

【固定ヘッダのデータ配置】

【ヘッダ部】

送信情報	サイズ	値、説明
固定ヘッダ		
Message Type	4bit (符号なし)	メッセージタイプ (0~15)
DUP Flag	1bit	再送フラグ 0: 再送しない 1: 再送する
QoS Level	2bit	QoS レベル (Quality of Service levels) 0: At most once 1: At least once 2: Exactly once
Retain	1bit	Retain フラグ 0: Off 1: On
Remaining Length	8bit	可変ヘッダとペイロード
可変ヘッダ		
Msg Len	16bit (MSB, LSB)	ペイロードの長さ
Topic Length	16bit (MSB, LSB)	トピック名の長さ

Topic	UTF-encoded string	トピック名
Message Identifier	16bit(MSB, LSB)	メッセージ ID

【ペイロード部】

パラメータ名	パラメータ値	表記	説明
CameraIPAddress	(0~255)(0~255) (0~255)(0~255)	10 進数	カメラの IP アドレス
CameraMACAddress	(00~ff)(00~ff) (00~ff)(00~ff) (00~ff)(00~ff)	16 進数	カメラの MAC アドレス
Ch	1, 2, 3, 4	10 進数	マルチセンサーカメラのチャンネル情報 ※マルチセンサーカメラのみ付与する。
Time	日時(UTC)		日時 フォーマット : yyyyymmddhhmmss 例) 日本時間 2013 年 8 月 29 日 12:35:01 の場合 20130829033501
TimeZone	01200~11300		UTC との時差 マイナスは 0、プラスは 1 で表記する。 例) 大阪、札幌、東京の場合 (時差 9 時間) 10900
SummerTime	0, 1		サマータイム設定 0:サマータイム以外、1:サマータイム
Line1_In_Total Line2_In_Total Line3_In_Total Line4_In_Total Line5_In_Total Line6_In_Total Line7_In_Total Line8_In_Total	0~65,535		検知ラインごと、かつ送信間隔ごとのカウント合計値 (In 方向) ※検知ライン未設定の場合は空欄で送信する。
Line1_Out_Total Line2_Out_Total Line3_Out_Total Line4_Out_Total Line5_Out_Total Line6_Out_Total Line7_Out_Total Line8_Out_Total	0~65,535		検知ラインごと、かつ送信間隔ごとのカウント合計値 (Out 方向) ※検知ライン未設定の場合は空欄で送信する。
Line1_CountObjHuman Line1_CountObjVehicle Line1_CountObjBike Line1_CountObjLabel1 Line1_CountObjLabel2 Line1_CountObjLabel3 Line1_CountObjLabel4	0, 1		カウント対象物 (人物、車、二輪車、現場学習オブジェクト 1~5) 0: カウント対象外 1: カウント対象

<p>Line1_CountObjLabel5</p> <p>※Line2 については、パラメータ名の先頭に Line2_ が付く。Line3~8 についても同様。</p>		<p>※検知ライン未設定の場合は空欄で送信する。</p> <p>※Line1_CountObjLabel1~5 は、AI 現場学習アプリケーションと連携時のみ付与する。</p> <p>(例)</p> <p>人がカウント対象となっている場合 "Line1_CountObjHuman": "1" "Line1_CountObjVehicle": "0" "Line1_CountObjBike": "0"</p> <p>二輪車がカウント対象となっている場合 "Line1_CountObjHuman": "0" "Line1_CountObjVehicle": "0" "Line1_CountObjBike": "1"</p>
--	--	---

8.3. ペイロードの送信フォーマット

【AI 現場学習アプリケーションと連携していない場合】

マルチセンサーカメラ (MAC アドレス=00:80:45:0d:00:01) で、有効検知ライン={ライン 1、2}、カウント対象物={ライン 1: 人、ライン 2: 車}、送信間隔=5min、送信時刻={日本時間 2021/01/11 18:10:00} の場合

```
{
  "CameraIPAddress": "192168000010",
  "CameraMACAddress": "0080450d0001",
  "Ch": "1",
  "Time": "20210111091000",
  "TimeZone": "10900",
  "SummerTime": "0",
  "Line1_In_Total": "32",
  "Line1_Out_Total": "33",
  "Line2_In_Total": "71",
  "Line2_Out_Total": "67",
  "Line3_In_Total": "",
  "Line3_Out_Total": "",
  "Line4_In_Total": "",
  "Line4_Out_Total": "",
  "Line5_In_Total": "",
  "Line5_Out_Total": "",
  "Line6_In_Total": "",
  "Line6_Out_Total": "",
  "Line7_In_Total": "",
  "Line7_Out_Total": "",
  "Line8_In_Total": "",
  "Line8_Out_Total": "",
  "Line1_CountObjHuman": "1",
  "Line1_CountObjVehicle": "0",
  "Line1_CountObjBike": "0",
  "Line2_CountObjHuman": "0",
  "Line2_CountObjVehicle": "1",
  "Line2_CountObjBike": "0",
  "Line3_CountObjHuman": ""
```



```
"Line3_CountObjVehicle":"","  
"Line3_CountObjBike":"","  
"Line4_CountObjHuman":"","  
"Line4_CountObjVehicle":"","  
"Line4_CountObjBike":"","  
"Line5_CountObjHuman":"","  
"Line5_CountObjVehicle":"","  
"Line5_CountObjBike":"","  
"Line6_CountObjHuman":"","  
"Line6_CountObjVehicle":"","  
"Line6_CountObjBike":"","  
"Line7_CountObjHuman":"","  
"Line7_CountObjVehicle":"","  
"Line7_CountObjBike":"","  
"Line8_CountObjHuman":"","  
"Line8_CountObjVehicle":"","  
"Line8_CountObjBike":"","  
}
```

【AI 現場学習アプリケーションと連携している場合】

マルチセンサーカメラ以外のカメラ（MAC アドレス=00:80:45:0d:00:01）で、
有効検知ライン={ライン 3、4}、カウント対象物={ライン 3：現場学習オブジェクト 1、ラ
イン 4：車}、送信間隔=5min、送信時刻={日本時間 2021/01/11 18:10:00}の場合

```
{  
"CameraIPAddress":"192168000010",  
"CameraMACAddress":"0080450d0001",  
"Time":"20210111091000",  
"TimeZone":"10900",  
"SummerTime":"0",  
"Line1_In_Total":"","  
"Line1_Out_Total":"","  
"Line2_In_Total":"","  
"Line2_Out_Total":"","  
"Line3_In_Total":"10",  
"Line3_Out_Total":"15",  
"Line4_In_Total":"52",  
"Line4_Out_Total":"49",  
"Line5_In_Total":"","  
"Line5_Out_Total":"","  
"Line6_In_Total":"","  
"Line6_Out_Total":"","  
"Line7_In_Total":"","  
"Line7_Out_Total":"","  
"Line8_In_Total":"","  
"Line8_Out_Total":"","  
"Line1_CountObjHuman":"","  
"Line1_CountObjVehicle":"","  
"Line1_CountObjBike":"","  
"Line1_CountObjLabel1":"","  
"Line1_CountObjLabel2":"","  
"Line1_CountObjLabel3":"","  
"Line1_CountObjLabel4":"","  
"Line1_CountObjLabel5":"","  
"Line2_CountObjHuman":"","  
"Line2_CountObjVehicle":"","
```

```
"Line2_CountObjBike":"","  
"Line2_CountObjLabel1":"","  
"Line2_CountObjLabel2":"","  
"Line2_CountObjLabel3":"","  
"Line2_CountObjLabel4":"","  
"Line2_CountObjLabel5":"","  
"Line3_CountObjHuman":"0",  
"Line3_CountObjVehicle":"0",  
"Line3_CountObjBike":"0",  
"Line3_CountObjLabel1":"1",  
"Line3_CountObjLabel2":"0",  
"Line3_CountObjLabel3":"0",  
"Line3_CountObjLabel4":"0",  
"Line3_CountObjLabel5":"0",  
"Line4_CountObjHuman":"0",  
"Line4_CountObjVehicle":"1",  
"Line4_CountObjBike":"0",  
"Line4_CountObjLabel1":"0",  
"Line4_CountObjLabel2":"0",  
"Line4_CountObjLabel3":"0",  
"Line4_CountObjLabel4":"0",  
"Line4_CountObjLabel5":"0",  
"Line5_CountObjHuman":"","  
"Line5_CountObjVehicle":"","  
"Line5_CountObjBike":"","  
"Line5_CountObjLabel1":"","  
"Line5_CountObjLabel2":"","  
"Line5_CountObjLabel3":"","  
"Line5_CountObjLabel4":"","  
"Line5_CountObjLabel5":"","  
"Line6_CountObjHuman":"","  
"Line6_CountObjVehicle":"","  
"Line6_CountObjBike":"","  
"Line6_CountObjLabel1":"","  
"Line6_CountObjLabel2":"","  
"Line6_CountObjLabel3":"","  
"Line6_CountObjLabel4":"","  
"Line6_CountObjLabel5":"","  
"Line7_CountObjHuman":"","  
"Line7_CountObjVehicle":"","  
"Line7_CountObjBike":"","  
"Line7_CountObjLabel1":"","  
"Line7_CountObjLabel2":"","  
"Line7_CountObjLabel3":"","  
"Line7_CountObjLabel4":"","  
"Line7_CountObjLabel5":"","  
"Line8_CountObjHuman":"","  
"Line8_CountObjVehicle":"","  
"Line8_CountObjBike":"","  
"Line8_CountObjLabel1":"","  
"Line8_CountObjLabel2":"","  
"Line8_CountObjLabel3":"","  
"Line8_CountObjLabel4":"","  
"Line8_CountObjLabel5":"","  
}
```

9. MQTT アラーム通知

カメラは MQTT クライアントとして、MQTT プロトコルでアラーム発生時にメッセージを送信する。

9.1. 設定仕様

本アプリケーションで事前に以下の設定をする必要がある。

設定項目	設定内容
送信 On/Off	送信有無を選択する ※MQTT 送信を行うためには、カメラ本体の MQTT 設定を有効化する必要がある。
トピック	トピック名
QoS	レベル 0, 1, 2 から選択する Retain : 最後に通知したメッセージを MQTT サーバーに保存する場合に選択する

9.2. 電文詳細

本アプリケーションは、下記電文を PUBLISH で送信する。

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
1	Message Type				DUP Flag	QoS Level		Retain
2	Remaining Length							

【固定ヘッダのデータ配置】

【ヘッダ部】

送信情報	サイズ	値、説明
固定ヘッダ		
Message Type	4bit (符号なし)	メッセージタイプ (0~15)
DUP Flag	1bit	再送フラグ 0: 再送しない 1: 再送する
QoS Level	2bit	QoS レベル (Quality of Service levels) 0: At most once 1: At least once 2: Exactly once
Retain	1bit	Retain フラグ 0 : Off 1 : On
Remaining Length	8bit	可変ヘッダとペイロード
可変ヘッダ		
Msg Len	16bit (MSB, LSB)	ペイロードの長さ
Topic Length	16bit (MSB, LSB)	トピック名の長さ
Topic	UTF-encoded string	トピック名
Message Identifier	16bit(MSB, LSB)	メッセージ ID

【ペイロード部】

パラメータ名	パラメータ値	表記	説明
CameraIPAddress	(0~255)(0~255) (0~255)(0~255)	10 進数	カメラの IP アドレス
CameraMACaddress	(00~ff)(00~ff) (00~ff)(00~ff) (00~ff)(00~ff)	16 進数	カメラの MAC アドレス
Ch	1, 2, 3, 4	10 進数	マルチセンサーカメラのチャンネル情報 ※マルチセンサーカメラのみ付与する。
Time	日時(UTC)		日時 フォーマット： yyyymmddhhmmss 例) 日本時間 2013 年 8 月 29 日 12:35:01 の場合 20130829033501
TimeZone	01200~11300		UTC との時差 マイナスは 0、プラスは 1 で表記する。 例) 大阪、札幌、東京の場合 (時差 9 時間) 10900
SummerTime	0, 1		サマータイム設定 0:サマータイム以外、1:サマータイム
AlarmMessage	INTRUDER ALARM XX **** (※1)(※2)	String	侵入検知アラーム
	LOITERING ALARM XX **** (※1)(※2)		滞留検知アラーム
	DIRECTION ALARM XX **** (※1)(※2)		方向検知アラーム
	CROSS LINE ALARM XX **** (※1)(※2)		ラインクロス検知アラーム
	INTRUDER ALARM STOP (※3)		侵入検知終了時のアラーム
	LOITERING ALARM STOP (※3)		滞留検知終了時のアラーム

※1 XX では検知対象物を下記の通り表現する。複数エリアで同時発報時、最も若い番号の検知エリアの検知対象物の値が付与されます。

人物：HUMAN

車：VEHICLE

二輪車：BICYCLE

現場学習オブジェクト（名称を「Forklift」と設定している場合）：FORKLIFT

（本アプリケーションの「付加情報種別」設定を「検知オブジェクト情報無し」に設定している場合[ivmd_info_type=0]は付与しない。）

※2 カメラのアラームエリア情報付加設定を ON にすることによって、****にエリア/ライン情報を付加することが可能。（本アプリケーション v3.00 以降より対応。）

[設定 CGI]

http://192.168.0.10/cgi-bin/pana_alm?ivmd_ext=1

前半**に検知条件 01～02

後半**に検知エリア/ライン 01～FF

検知エリア/ライン 1・・・01

検知エリア/ライン 2・・・02

検知エリア/ライン 3・・・04

検知エリア/ライン 4・・・08

検知エリア/ライン 5・・・10

検知エリア/ライン 6・・・20

検知エリア/ライン 7・・・40

検知エリア/ライン 8・・・80

複数エリア/ライン同時検知時は上記数値の OR 値となる。

（例）検知条件 01 の侵入検知に設定している検知エリア 2、検知エリア 3 が同時に検知した場合は

INTRUDER ALARM 0106

となる。

※3 本アプリケーションの「検知終了時のアラーム通知」設定を「On」に設定している場合[alm_stop_notification_switch=1]に、検知終了時にアラームが通知される。

9.3. ペイロードの送信フォーマット

【マルチセンサーカメラの場合】カメラ（MAC アドレス=00:80:45:0d:00:01）で、日本時間 2021/01/11 18:10:00 に下記条件でアラーム発生した場合、

- ・ 検知条件：検知条件 1
- ・ 検知エリア番号：2
- ・ 検知対象物：車両
- ・ アラーム種別：侵入検知アラーム

```
{  
  "CameraIPAddress":"192168000010",  
  "CameraMACaddress":"0080450d0001",  
  "Ch":"1",  
  "Time":"20210111091000",  
  "TimeZone":"10900",  
  "SummerTime":"0",  
  "AlarmMessage":"INTRUDER ALARM VEHICLE 0102"  
}
```

10. 付録

10.1. CGI パラメーター一覧

項目	CGI パラメータ(key)	key の意味	CGI パラメータ(value)	value の意味
モード選択				
モード選択	mode_switch	画角モード選択	0, 1, 2	0: 未選択 1: 通常画角モード 2: 真下画角モード
AI 動体検知設定				
エリア設定	sel_condition	検知設定番号	1, 2	1: 検知設定 1 2: 検知設定 2
sel_condition 指定が無い場合は、検知設定 1 の設定として保存。 設定値名は、検知設定 1 は "c1_"、検知設定 2 は	det_fig1	多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (検知エリア 1) (800x450 座標系) ※ラインは頂点数 2 の図形として扱う	0/1+(1~F)+(0~799+0~799) ×最大 16 個	0/1 : 形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F : 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個 : 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
	det_fig1_direction	方向検知の方向指定 (検知エリア 1)	u/ur/r/br/b/bl/l/ul	u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上 設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上

<p>"c2_"がパラメータ名の先頭につく。</p> <p>(例) パラメータ「det_fig1」の場合、設定値名は検知設定 1 の場合、c1_det_fig1、検知設定 2 の場合、c2_det_fig2 となる。</p>	det_fig1_line	ラインクロス方向指定 (検知エリア 1)	1, 2, 3	<p>1 : A→B 2 : A←B 3 : A⇔B</p> <p>設定値の場合、値は下記を意味する。(下記は検知設定 1 の場合)</p> <p>c1_det_fig1_direction=9 : A→B c1_det_fig1_direction=10 : A←B c1_det_fig1_direction=11 : A⇔B</p>
	det_fig1_mode	検知モード (検知エリア 1)	1, 2, 4, 16	<p>1 : 侵入検知 2 : 滞留検知 4 : 方向検知 16 : ラインクロス</p>
	det_fig1_human	検知オブジェクト:人物 (検知エリア 1)	0/1	<p>0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE</p>
	det_fig1_car	検知オブジェクト:車 (検知エリア 1)	0/1	<p>0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE</p>
	det_fig1_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 1)	0/1	<p>0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE</p>
	det_fig1_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 1)	0/1	<p>0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE</p>
	det_fig1_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 1)	0/1	<p>0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE</p>

det_fig1_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig1_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig1_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2	多角形の形状・頂点数・ 頂点座標情報 (検知エ リア 2) (800x450 座標系) ※ラインは頂点数 2 の 図形として扱う	0/1+(1~F)+ (0~799+0 ~799) ×最大 16 個	0/1 : 形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F : 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個 : 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
det_fig2_direction	方向検知の方向指定 (検知エリア 2)	u/ur/r/br/b/bl/l/ul	u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上 設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上
det_fig2_line	ラインクロス方向指定 (検知エリア 2)	1, 2, 3	1 : A→B 2 : A←B 3 : A⇔B 設定値の場合、値は下記を意味する。(下記は検知設定 1 の 場合) c1_det_fig2_direction=9 : A→B

				c1_det_fig2_direction=10 : A←B c1_det_fig2_direction=11 : A↔B
det_fig2_mode	検知モード (検知エリア 2)	1, 2, 4, 16		1 : 侵入検知 2 : 滞留検知 4 : 方向検知 16 : ラインクロス
det_fig2_human	検知オブジェクト:人物 (検知エリア 2)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_car	検知オブジェクト:車 (検知エリア 2)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 2)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 2)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 2)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 2)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 2)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE

det_fig2_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 2)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3	多角形の形状・頂点数・ 頂点座標情報 (検知エ リア 3) (800x450 座標系) ※ラインは頂点数 2 の 図形として扱う	0/1+(1~F)+(0~799+0 ~799) ×最大 16 個	0/1 : 形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F : 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個 : 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
det_fig3_direction	方向検知の方向指定 (検知エリア 3)	u/ur/r/br/b/bl/l/ul	u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上 設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上
det_fig3_line	ラインクロス方向指定 (検知エリア 3)	1, 2, 3	1 : A→B 2 : A←B 3 : A⇔B 設定値の場合、値は下記を意味する。(下記は検知設定 1 の 場合) c1_det_fig3_direction=9 : A→B c1_det_fig3_direction=10 : A←B c1_det_fig3_direction=11 : A⇔B
det_fig3_mode	検知モード (検知エリア 3)	1, 2, 4, 16	1 : 侵入検知 2 : 滞留検知 4 : 方向検知 16 : ラインクロス

det_fig3_human	検知オブジェクト:人物 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_car	検知オブジェクト:車 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 3)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4	多角形の形状・頂点数・ 頂点座標情報 (検知エ リア 4) (800x450 座標系)	0/1+(1~F)+ (0~799+0 ~799) ×最大 16 個	0/1 : 形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F : 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個

	※ラインは頂点数 2 の 図形として扱う		: 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
det_fig4_direction	方向検知の方向指定 (検知エリア 4)	u/ur/r/br/b/bl/l/ul	u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上 設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上
det_fig4_line	ラインクロス方向指定 (検知エリア 4)	1, 2, 3	1: A→B 2: A←B 3: A⇔B 設定値の場合、値は下記を意味する。(下記は検知設定 1 の 場合) c1_det_fig4_direction=9: A→B c1_det_fig4_direction=10: A←B c1_det_fig4_direction=11: A⇔B
det_fig4_mode	検知モード (検知エリア 4)	1, 2, 4, 16	1: 侵入検知 2: 滞留検知 4: 方向検知 16: ラインクロス
det_fig4_human	検知オブジェクト: 人物 (検知エリア 4)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1: TRUE
det_fig4_car	検知オブジェクト: 車 (検知エリア 4)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。

				0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 4)	0/1		0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 4)	0/1		0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 4)	0/1		0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 4)	0/1		0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 4)	0/1		0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 4)	0/1		0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5	多角形の形状・頂点数・ 頂点座標情報 (検知エ リア 5) (800x450 座標系) ※ラインは頂点数 2 の 図形として扱う	0/1+(1~F)+ (0~799+0 ~799) ×最大 16 個		0/1: 形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F: 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個 : 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
det_fig5_direction	方向検知の方向指定 (検知エリア 5)	u/ur/r/br/b/bl/l/ul		u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上

				設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上
det_fig5_line	ラインクロス方向指定 (検知エリア 5)	1, 2, 3		1 : A→B 2 : A←B 3 : A⇔B 設定値の場合、値は下記を意味する。(下記は検知設定 1 の 場合) c1_det_fig5_direction=9 : A→B c1_det_fig5_direction=10 : A←B c1_det_fig5_direction=11 : A⇔B
det_fig5_mode	検知モード (検知エリア 5)	1, 2, 4, 16		1 : 侵入検知 2 : 滞留検知 4 : 方向検知 16 : ラインクロス
det_fig5_human	検知オブジェクト:人物 (検知エリア 5)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_car	検知オブジェクト:車 (検知エリア 5)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効
det_fig5_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 5)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 5)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label2	検知オブジェクト:	0/1		0 : 無効, 1 : 有効

	現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 5)		設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 5)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 5)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 5)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6	多角形の形状・頂点数・ 頂点座標情報 (検知エ リア 6) (800x450 座標系) ※ラインは頂点数 2 の 図形として扱う	0/1+(1~F)+(0~799+0 ~799) ×最大 16 個	0/1: 形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F: 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個 : 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
det_fig6_direction	方向検知の方向指定 (検知エリア 6)	u/ur/r/br/b/bl/l/ul	u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上 設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上
det_fig6_line	ラインクロス方向指定 (検知エリア 6)	1, 2, 3	1: A→B 2: A←B 3: A⇔B

				設定値の場合、値は下記を意味する。(下記は検知設定 1 の場合) c1_det_fig6_direction=9 : A→B c1_det_fig6_direction=10 : A←B c1_det_fig6_direction=11 : A↔B
det_fig6_mode	検知モード (検知エリア 6)	1, 2, 4, 16		1 : 侵入検知 2 : 滞留検知 4 : 方向検知 16 : ラインクロス
det_fig6_human	検知オブジェクト:人物 (検知エリア 6)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_car	検知オブジェクト:車 (検知エリア 6)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 6)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 6)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 6)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 6)	0/1		0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label4	検知オブジェクト:	0/1		0 : 無効, 1 : 有効

	現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 6)		設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 6)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7	多角形の形状・頂点数・ 頂点座標情報 (検知エ リア 7) (800x450 座標系) ※ラインは頂点数 2 の 図形として扱う	0/1+(1~F)+(0~799+0 ~799) ×最大 16 個	0/1: 形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F: 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個 : 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
det_fig7_direction	方向検知の方向指定 (検知エリア 7)	u/ur/r/br/b/bl/l/ul	u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上 設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上
det_fig7_line	ラインクロス方向指定 (検知エリア 7)	1, 2, 3	1: A→B 2: A←B 3: A⇔B 設定値の場合、値は下記を意味する。(下記は検知設定 1 の 場合) c1_det_fig7_direction=9: A→B c1_det_fig7_direction=10: A←B c1_det_fig7_direction=11: A⇔B

det_fig7_mode	検知モード (検知エリア 7)	1, 2, 4, 16	1 : 侵入検知 2 : 滞留検知 4 : 方向検知 16 : ラインクロス
det_fig7_human	検知オブジェクト:人物 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_car	検知オブジェクト:車 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE

det_fig8	多角形の形状・頂点数・頂点座標情報（検知エリア 8） （800x450 座標系） ※ラインは頂点数 2 の図形として扱う	0/1+(1~F)+(0~799+0~799)×最大 16 個	0/1：形状(0:多角形/長方形, 1:ライン) 1~F：頂点数-1 (0~799+0~799)×最大 16 個 ：最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799
det_fig8_direction	方向検知の方向指定（検知エリア 8）	u/ur/r/br/b/bl/l/ul	u: 上, ur: 右上, r: 右, br: 右下, b: 下, bl: 左下, l: 左, ul: 左上 設定値の場合、値は下記を意味する。 1: 上, 2: 右上, 3: 右, 4: 右下, 5: 下, 6: 左下, 7: 左, 8: 左上
det_fig8_line	ラインクロス方向指定（検知エリア 8）	1, 2, 3	1 : A→B 2 : A←B 3 : A⇔B 設定値の場合、値は下記を意味する。（下記は検知設定 1 の場合） c1_det_fig8_direction=9 : A→B c1_det_fig8_direction=10 : A←B c1_det_fig8_direction=11 : A⇔B
det_fig8_mode	検知モード（検知エリア 8）	1, 2, 4, 16	1 : 侵入検知 2 : 滞留検知 4 : 方向検知 16 : ラインクロス
det_fig8_human	検知オブジェクト:人物（検知エリア 8）	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE

	det_fig8_car	検知オブジェクト:車 (検知エリア 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig8_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知エリア 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig8_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知エリア 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig8_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知エリア 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig8_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知エリア 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig8_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知エリア 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig8_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知エリア 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
マスクエリア 設定	mask_fig1	マスクエリアの 1 番目の 多角形の形状・頂点数・ 頂点座標情報 (800x450 座標系)	$0 + (1 \sim F) + (0 \sim 799 + 0 \sim 799) \times \text{最大 } 16 \text{ 個}$	0 : 形状(0:多角形/長方形) 1~F : 頂点数-1 (0~799+0~799) ×最大 16 個 : 最大 16 頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は 0~799

<p>設定値名は、 "c1_"パラメータ名 の先頭につく。 (例) パラメータ 「mask_fig1」 の場合、 「c1_mask_fig1」となる。</p>	mask_fig2	マスクエリアの2番目の多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (800x450座標系)	0+(1~F)+(0~799+0~799)×最大16個	0:形状(0:多角形/長方形) 1~F:頂点数-1 (0~799+0~799)×最大16個 :最大16頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は0~799
	mask_fig3	マスクエリアの3番目の多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (800x450座標系)	0+(1~F)+(0~799+0~799)×最大16個	0:形状(0:多角形/長方形) 1~F:頂点数-1 (0~799+0~799)×最大16個 :最大16頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は0~799
	mask_fig4	マスクエリアの4番目の多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (800x450座標系)	0+(1~F)+(0~799+0~799)×最大16個	0:形状(0:多角形/長方形) 1~F:頂点数-1 (0~799+0~799)×最大16個 :最大16頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は0~799
	mask_fig5	マスクエリアの5番目の多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (800x450座標系)	0+(1~F)+(0~799+0~799)×最大16個	0:形状(0:多角形/長方形) 1~F:頂点数-1 (0~799+0~799)×最大16個 :最大16頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は0~799
	mask_fig6	マスクエリアの6番目の多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (800x450座標系)	0+(1~F)+(0~799+0~799)×最大16個	0:形状(0:多角形/長方形) 1~F:頂点数-1 (0~799+0~799)×最大16個 :最大16頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は0~799

	mask_fig7	マスクエリアの7番目の多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (800x450座標系)	0+(1~F)+(0~799+0~799)×最大16個	0:形状(0:多角形/長方形) 1~F:頂点数-1 (0~799+0~799)×最大16個 :最大16頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は0~799
	mask_fig8	マスクエリアの8番目の多角形の形状・頂点数・頂点座標情報 (800x450座標系)	0+(1~F)+(0~799+0~799)×最大16個	0:形状(0:多角形/長方形) 1~F:頂点数-1 (0~799+0~799)×最大16個 :最大16頂点の座標情報 *コリドール設定時があるため、両方とも範囲は0~799
MQTTアラーム 通知設定	mqtt_notify_alarm	送信 ON/OFF	0,1	0:Off 1:On
	mqtt_topic_alarm	トピック	半角英数+半角記号 128文字以内	例:i-PRO/NetworkCamera/App/AIVMD_alarm
	mqtt_qos_alarm	QoS	0,1,2	0:At most once 1:At least once 2:Exactly once
	mqtt_retain_alarm	Retain	0,1	0:Off 1:On
カウント機能設定 (ラインクロス人数カウント)				
ラインクロス人数 カウント機能 On/Off	info_switch	ラインクロス人数 カウント機能 On/Off	0/1	0:Off 1:On

ライン設定	det_fig1	ライン 1 の座標情報	21XXXXXXXXXXYYYYY ラインの座標情報は (XXXX,YYYY)- (XXXX,YYYY)	ラインの 2 つの座標を 10 進数で表す。 例)(120,130)-(240,222)で生成されるラインの場合、 210120013002400222
	det_fig2	ライン 2 の座標情報	同上	同上
	det_fig3	ライン 3 の座標情報	同上	同上
	det_fig4	ライン 4 の座標情報	同上	同上
	det_fig5	ライン 5 の座標情報	同上	同上
	det_fig6	ライン 6 の座標情報	同上	同上
	det_fig7	ライン 7 の座標情報	同上	同上
	det_fig8	ライン 8 の座標情報	同上	同上
	det_fig1_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig1_car	検知オブジェクト:車 (検知ライン 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig1_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig1_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig1_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 1)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
	det_fig1_label3	検知オブジェクト:	0/1	0 : 無効, 1 : 有効

	現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 1)		設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig1_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知ライン 1)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig1_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 1)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 2)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_car	検知オブジェクト:車 (検知ライン 2)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 2)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 2)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 2)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 2)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。

	(検知ライン 2)		0: FALSE, 1:TRUE
det_fig2_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 2)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_car	検知オブジェクト:車 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig3_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 3)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE

det_fig4_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_car	検知オブジェクト:車 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig4_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 4)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 5)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_car	検知オブジェクト:車	0/1	0:無効, 1:有効

	(検知ライン 5)		設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 5)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 5)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 5)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 5)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知ライン 5)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig5_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 5)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 6)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_car	検知オブジェクト:車 (検知ライン 6)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 6)	0/1	0:無効, 1:有効 設定値の場合、値は下記を意味する。

			0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 6)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 6)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 6)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知ライン 6)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig6_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 6)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 7)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_car	検知オブジェクト:車 (検知ライン 7)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 7)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 7)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE

det_fig7_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label3	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知ライン 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig7_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 7)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_human	検知オブジェクト:人物 (検知ライン 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_car	検知オブジェクト:車 (検知ライン 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_bike	検知オブジェクト:二輪車 (検知ライン 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_label1	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 1 (検知ライン 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_label2	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 2 (検知ライン 8)	0/1	0 : 無効, 1 : 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_label3	検知オブジェクト:	0/1	0 : 無効, 1 : 有効

	現場学習オブジェクト 3 (検知ライン 8)		設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_label4	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 4 (検知ライン 8)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig8_label5	検知オブジェクト: 現場学習オブジェクト 5 (検知ライン 8)	0/1	0: 無効, 1: 有効 設定値の場合、値は下記を意味する。 0: FALSE, 1:TRUE
det_fig1_stat	ライン 1 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig2_stat	ライン 2 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig3_stat	ライン 3 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig4_stat	ライン 4 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig5_stat	ライン 5 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig6_stat	ライン 6 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig7_stat	ライン 7 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig8_stat	ライン 8 有効/無効	0/1	0: 無効, 1: 有効
det_fig1_line	ライン 1 方向指定	1,2,3	1: In 方向 2: Out 方向 3: In/Out 方向
det_fig2_line	ライン 2 方向指定	1,2,3	1: In 方向 2: Out 方向 3: In/Out 方向

det_fig3_line	ライン 3 方向指定	1,2,3	1 : In 方向 2 : Out 方向 3 : In/Out 方向
det_fig4_line	ライン 4 方向指定	1,2,3	1 : In 方向 2 : Out 方向 3 : In/Out 方向
det_fig5_line	ライン 5 方向指定	1,2,3	1 : In 方向 2 : Out 方向 3 : In/Out 方向
det_fig6_line	ライン 6 方向指定	1,2,3	1 : In 方向 2 : Out 方向 3 : In/Out 方向
det_fig7_line	ライン 7 方向指定	1,2,3	1 : In 方向 2 : Out 方向 3 : In/Out 方向
det_fig8_line	ライン 8 方向指定	1,2,3	1 : In 方向 2 : Out 方向 3 : In/Out 方向
det_fig1_name	ライン 1 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	
det_fig2_name	ライン 2 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	
det_fig3_name	ライン 3 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	
det_fig4_name	ライン 4 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	

	det_fig5_name	ライン5 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	
	det_fig6_name	ライン6 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	
	det_fig7_name	ライン7 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	
	det_fig8_name	ライン8 検知ライン名	半角+全角 20 文字以内	
HTTP 送信	notify1	送信 ON/OFF (送信先 1)	0,1	0 : Off 1 : On
	addr1	送信先アドレス (送信先 1)	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+. 半角英数、「.」, アルファベット 128 文字以内	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255) : IP アドレス 半角英数 : ドメイン名
	path1	送信先パス名 (送信先 1)	半角英数+半角記号 128 文字以内	送信先フォルダパス 例 : /AIVMDApp
	ssl1	SSL (送信先 1)	0,1	0: Off 1: On
	port1	送信先ポート番号 (送信先 1)	1~65535	
	usr1	ユーザー名 (送信先 1)	半角英数 128 文字以内	
	pass1	パスワード (送信先 1)	半角英数 63 文字以内	

interval1	送信間隔 (送信先 1)	1,5,10,15,30,60,1005,1010,1015	1, 5, 10, 15, 30, 60 : メタ情報の通知間隔 (分) 1005 : 5 秒, 1010 : 10 秒, 1015 : 15 秒
notify2	送信 ON/OFF (送信先 2)	0,1	0 : Off 1 : On
addr2	送信先アドレス (送信先 2)	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255) 半角英数、「.」、「_」、「-」、アルファベット 128 文字以内	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255) : IP アドレス 半角英数 : ドメイン名
path2	送信先パス名 (送信先 2)	半角英数+半角記号 128 文字以内	送信先フォルダパス 例 : /AIVMDApp
ssl2	SSL (送信先 2)	0,1	0: Off 1: On
port2	送信先ポート番号 (送信先 2)	1~65535	
usr2	ユーザー名 (送信先 2)	半角英数 128 文字以内	
pass2	パスワード (送信先 2)	半角英数 63 文字以内	
interval2	送信間隔 (送信先 2)	1,5,10,15,30,60,1005,1010,1015	1, 5, 10, 15, 30, 60 : メタ情報の通知間隔 (分) 1005 : 5 秒, 1010 : 10 秒, 1015 : 15 秒
notify3	送信 ON/OFF (送信先 3)	0,1	0 : Off 1 : On
addr3	送信先アドレス (送信先 3)	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255) 半角英数、「.」、「_」、「-」、アルファベット 128 文字以内	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255) : IP アドレス 半角英数 : ドメイン名

path3	送信先パス名 (送信先 3)	半角英数+半角記号 128 文字以内	送信先フォルダパス 例 : /AIVMDApp
ssl3	SSL (送信先 3)	0,1	0: Off 1: On
port3	送信先ポート番号 (送信先 3)	1~65535	
usr3	ユーザー名 (送信先 3)	半角英数 128 文字以内	
pass3	パスワード (送信先 3)	半角英数 63 文字以内	
interval3	送信間隔 (送信先 3)	1,5,10,15,30,60,1005,1010,1015	1, 5, 10, 15, 30, 60 : メタ情報の通知間隔 (分) 1005 : 5 秒, 1010 : 10 秒, 1015 : 15 秒
notify4	送信 ON/OFF (送信先 4)	0,1	0 : Off 1 : On
addr4	送信先アドレス (送信先 4)	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255) 半角英数、「.」、「_」、「-」、アルファベット 128 文字以内	(0~255)+.(0~255)+.(0~255)+.(0~255) : IP アドレス 半角英数 : ドメイン名
path4	送信先パス名 (送信先 4)	半角英数+半角記号 128 文字以内	送信先フォルダパス 例 : /AIVMDApp
ssl4	SSL (送信先 4)	0,1	0: Off 1: On
port4	送信先ポート番号 (送信先 4)	1~65535	
usr4	ユーザー名	半角英数 128 文字以内	

		(送信先 4)		
	pass4	パスワード (送信先 4)	半角英数 63 文字以内	
	interval4	送信間隔 (送信先 4)	1,5,10,15,30,60,1005,1010,1015	1, 5, 10, 15, 30, 60 : メタ情報の通知間隔 (分) 1005 : 5 秒, 1010 : 10 秒, 1015 : 15 秒
MQTT 送信	mqtt_notify	送信 ON/OFF	0,1	0 : Off 1 : On
	mqtt_topic	トピック	半角英数+半角記号 128 文字以内	例 : i-PRO/NetworkCamera/App/AIVMD
	mqtt_qos	QoS	0, 1, 2	0: At most once 1: At least once 2: Exactly once
	mqtt_retain	Retain	0,1	0 : Off 1 : On
	mqtt_interval	送信間隔	1,5,10,15,30,60,1005,1010,1015	1, 5, 10, 15, 30, 60 : メタ情報の通知間隔 (分) 1005 : 5 秒, 1010 : 10 秒, 1015 : 15 秒
カウント機能設定 (ヒートマップ)				
ヒートマップ機能	map_interval	ヒートマップ機能 On/Off	0,1	0 : Off 1 : On
カウント機能設定 (その他)				
その他	rec_interval	カウントデータの 保存間隔	15,60,720,1440	15:15 分 60:1 時間 720:12 時間 1440:24 時間

	rec_target	カウントデータ保存対象	1,2	1: ラインクロス人数カウント 2: ラインクロス人数カウント+ヒートマップ
	info_interval	ONVIF® Metadata の送信間隔 (ラインクロス人数カウント)	1005, 1010, 0,1	1005 : 5 秒、1010 : 10 秒、0: 15 秒、1: 1 分 ※設定 CGI は{appMethod:info}を指定すること。
	map_interval	ONVIF® Metadata の送信間隔 (ヒートマップ)	1, 5, 15	1:1 分 5:5 分 15:15 分 ※設定 CGI は{appMethod:map}を指定すること。

詳細設定

AI-VMD アラーム	aivmd_alm_frequency	AI-VMD アラーム発報 頻度	0, 1	0: 初回検知時のみ発報 1: 検知時に毎回発報
閾値設定	human_level	人物判定感度	1~99	100-「人物判定感度」が人物判定閾値になる。
	car_level	車判定感度	1~99	100-「車判定感度」が車判定閾値になる。
	bike_level	二輪車判定感度	1~99	100-「二輪車判定感度」が二輪車判定閾値になる。
	label1_level	オブジェクト 1 判定感度	1~99	100-「オブジェクト 1 判定感度」がオブジェクト 1 判定閾値になる。
	label2_level	オブジェクト 2 判定感度	1~99	100-「オブジェクト 2 判定感度」がオブジェクト 1 判定閾値になる。
	label3_level	オブジェクト 3 判定感度	1~99	100-「オブジェクト 3 判定感度」がオブジェクト 1 判定閾値になる。
	label4_level	オブジェクト 4 判定感度	1~99	100-「オブジェクト 4 判定感度」がオブジェクト 1 判定閾値になる。
	label5_level	オブジェクト 5 判定感度	1~99	100-「オブジェクト 5 判定感度」がオブジェクト 1 判定閾値になる。

時間設定	intruder_time	侵入検知時間	0.2/0.4/1/2/3/4/5/10	0.2s/0.4s/1s/2s/3s/4s/5s/10s 設定値の場合、値は下記を意味する。 2(0.2s)/4(0.4s)/10(1s)/20(2s)/30(3s)/40(4s)/50(5s)/100(10s)
	loitering_time	滞留検知時間	10/20/30/60/120/300/ 600/900/1200/1800/2400 /3000/3600	10s/20s/30s/1min/2min/5min/10min/ 15min/20min/30min/40min/50min/ 60min
	direction_time	方向検知時間	1/2/3/4/5/10	1s/2s/3s/4s/5s/10s
最低速度設定	speed_switch	最低速度設定 有効/無効	0,1	0：無効 1：有効
	use_mile_as_unit	単位にインチ、フィート、 マイルを使用する	0,1	メートルを使用する（チェックなし）：0 インチ、フィート、マイルを使用する（チェックあり）：1
	human_min_speed	最低速度閾値 （人物）	0~50	0は最低速度設定=無効を意味する。 use_mile_as_unitによらず、キロメートル単位で設定値を保持する。
	car_min_speed	最低速度閾値 （車）	0~160	0は最低速度設定=無効を意味する。 use_mile_as_unitによらず、キロメートル単位で設定値を保持する。
	bike_min_speed	最低速度閾値 （二輪車）	0~160	0は最低速度設定=無効を意味する。 use_mile_as_unitによらず、キロメートル単位で設定値を保持する。
	cam_height	カメラ設置高さ	0~65535	use_mile_as_unitによらず、センチメートル単位で設定値を保持する。
	speed_ivmd3d_object1_size	被写体サイズ （マーカー1）	0~65535	use_mile_as_unitによらず、センチメートル単位で設定値を保持する。
	speed_ivmd3d_object2_size	被写体サイズ （マーカー2）	0~65535	use_mile_as_unitによらず、センチメートル単位で設定値を保持する。

speed_ivmd3d_object3_size	被写体サイズ (マーカー3)	0~65535	use_mile_as_unit によらず、センチメートル単位で設定値を保持する。
speed_ivmd3d_object4_size	被写体サイズ (マーカー4)	0~65535	use_mile_as_unit によらず、センチメートル単位で設定値を保持する。
speed_ivmd3d_area1_ul_x_v	マーカーの始点 X 座標 (マーカー1)	0~799	
speed_ivmd3d_area1_ul_y_v	マーカーの始点 Y 座標 (マーカー1)	0~799	
speed_ivmd3d_area1_br_y_v	マーカーの高さ (マーカー1)	0~799	
speed_ivmd3d_area2_ul_x_v	マーカーの始点 X 座標 (マーカー2)	0~799	
speed_ivmd3d_area2_ul_y_v	マーカーの始点 Y 座標 (マーカー2)	0~799	
speed_ivmd3d_area2_br_y_v	マーカーの高さ (マーカー2)	0~799	
speed_ivmd3d_area3_ul_x_v	マーカーの始点 X 座標 (マーカー3)	0~799	
speed_ivmd3d_area3_ul_y_v	マーカーの始点 Y 座標 (マーカー3)	0~799	
speed_ivmd3d_area3_br_y_v	マーカーの高さ (マーカー3)	0~799	
speed_ivmd3d_area4_ul_x_v	マーカーの始点 X 座標 (マーカー4)	0~799	
speed_ivmd3d_area4_ul_y_v	マーカーの始点 Y 座標 (マーカー4)	0~799	
speed_ivmd3d_area4_br_y_v	マーカーの高さ (マーカー4)	0~799	

	speed_select_setting	詳細設定の方法の選択	1, 2, 3	1: 自動計算した値を使用する 2: ①で直接入力した値を使用する 3: ②で直接入力した値を使用する
	speed_cam_tilt_angle	①カメラ俯角	0~90	
	speed_cam_distance	②カメラ真下から画角中心までの距離	0~1000000	use_mile_as_unit によらず、センチメートル単位で設定値を保持する。
奥行き設定	ivmd3d_type	奥行き設定 有効/無効	manual, disable	manual: 有効 disable: 無効
	use_inch_as_unit	単位にインチを使用する	1, 0	インチを使用する (チェックあり) : 1 cmを使用する (チェックなし) : 0
	ivmd3d_object1_size	被写体サイズ (マーカー1)	100-200	
	ivmd3d_object2_size	被写体サイズ (マーカー2)	100-200	
	ivmd3d_area1_ulx_v	マーカーの始点 X 座標 (マーカー1)	0~799	
	ivmd3d_area1_uly_v	マーカーの始点 Y 座標 (マーカー1)	0~799	
	ivmd3d_area1_bry_v	マーカーの高さ (マーカー1)	0~799	
	ivmd3d_area2_ulx_v	マーカーの始点 X 座標 (マーカー2)	0~799	
	ivmd3d_area2_uly_v	マーカーの始点 Y 座標 (マーカー2)	0~799	
	ivmd3d_area2_bry_v	マーカーの高さ (マーカー2)	0~799	
	ivmd3d_size_max	最大サイズ	100~300/ disable	100%/150%/200%/250%/300%/ disable: 制限なし

	ivmd3d_size_max	最小サイズ	100~400/ disable	100%/150%/200%/250%/300%/350/400% / disable: 指定しない
移動量判定	displacement_level	移動量判定	0, 1, 2, 3	0: Off 1: 低 2: 中 3: 高
高度な設定	sens_level	動作検知感度	1~7	1~7 の 7 段階
	ivmd_info	AI-VMD 情報付加	0, 1, 2, 3	0: Off 1: On(ライブ画表示なし) 2: On(ライブ画表示あり [青枠あり]) 3: On(ライブ画表示あり)
	ivmd_info_type	付加情報種別	0, 1, 2	0: 検知オブジェクト情報無し 1: 検知オブジェクト情報あり (アラーム枠情報) 2: 検知オブジェクト情報あり (AI 枠情報)
	alm_stop_notification_switch	検知終了時のアラーム通知	0, 1	0: Off 1: On
	disable_human_size_limit	検知サイズ上限の適用対象 (人物)	0, 1	0:適用する 1:適用しない
	disable_car_size_limit	検知サイズ上限の適用対象 (車)	0, 1	0:適用する 1:適用しない
	disable_bike_size_limit	検知サイズ上限の適用対象 (二輪車)	0, 1	0:適用する 1:適用しない
	onvif_analytics_classcandidate	Analytics Stream に ClassCandidate タグを付与する	0, 1	0: Off 1: On

(高度な設定) 緯度経度 送信設定	geolocation_switch	緯度経度設定 有効/無効	0, 1	0: 無効 1: 有効
	camera_latitude	カメラの設置位置の設定 (緯度)	-900000000 ~ 900000000	画面上には、小数点以下 7 桁まで表示する 画面表示には、10000000 で割った値を使用する。
	camera_longitude	カメラの設置位置の設定 (経度)	-1800000000 ~ 1800000000	画面上には、小数点以下 7 桁まで表示する 画面表示には、10000000 で割った値を使用する。
	camera_orientation	カメラの設置位置の設定 (方位角)	0 ~ 3599	画面上では、小数点 1 桁で表示する。 画面表示には、10 で割った値を使用する。
設定データ 初期化	initialize	初期化	1	1:初期化する 1 以外:初期化しない
現場学習オブジェクトの一覧表 ※下記 CGI パラメータは、連携している AI 現場学習アプリケーションで設定したパラメータと連動する。				
現場学習 オブジェクト	label1_name	オブジェクト名称 (オブジェクト 1)	半角英数+半角記号 20 文字以内	
	label1_addtarget_switch	「検知機能: 新規検知 オブジェクトの追加」 の有効/無効 (オブジェクト 1)	0/1	0: 無効, 1: 有効
	label1_falsepositive_swit ch	「検知機能: 誤検知改 善」の有効/無効 (オブジェクト 1)	0/1	0: 無効, 1: 有効
	label1_lostreport_switch	「検知機能: 検知漏れ 改善」の有効/無効 (オブジェクト 1)	0/1	0: 無効, 1: 有効

label1_target	誤検知改善または検知漏れ改善の対象オブジェクト (オブジェクト 1)	1, 2, 3	1:人物、2:車、3:二輪車
label1_stat	オブジェクト 1 使用/未使用	0/1	0:未使用, 1:使用
label2_name	オブジェクト名称 (オブジェクト 2)	半角英数+半角記号 20 文字以内	
label2_addtarget_switch	「検知機能: 新規検知 オブジェクトの追加」 の有効/無効 (オブジェクト 2)	0/1	0:無効, 1:有効
label2_falsepositive_switch	「検知機能: 誤検知改善」 の有効/無効 (オブジェクト 2)	0/1	0:無効, 1:有効
label2_lostreport_switch	「検知機能: 検知漏れ 改善」の有効/無効 (オブジェクト 2)	0/1	0:無効, 1:有効
label2_target	誤検知改善または検知漏れ改善の対象オブジェクト (オブジェクト 2)	1, 2, 3	1:人物、2:車、3:二輪車
label2_stat	オブジェクト 2 使用/未使用	0/1	0:未使用, 1:使用
label3_name	オブジェクト名称 (オブジェクト 3)	半角英数+半角記号 20 文字以内	
label3_addtarget_switch	「検知機能: 新規検知 オブジェクトの追加」	0/1	0:無効, 1:有効

	の有効/無効 (オブジェクト 3)		
label3_falsepositive_switch	「検知機能：誤検知改善」の有効/無効 (オブジェクト 3)	0/1	0：無効, 1：有効
label3_lostreport_switch	「検知機能：検知漏れ改善」の有効/無効 (オブジェクト 3)	0/1	0：無効, 1：有効
label3_target	誤検知改善または検知漏れ改善の対象オブジェクト (オブジェクト 3)	1, 2, 3	1:人物、2:車、3:二輪車
label3_stat	オブジェクト 3 使用/未使用	0/1	0：未使用, 1：使用
label4_name	オブジェクト名称 (オブジェクト 4)	半角英数+半角記号 20 文字以内	
label4_addtarget_switch	「検知機能：新規検知オブジェクトの追加」 の有効/無効 (オブジェクト 4)	0/1	0：無効, 1：有効
label4_falsepositive_switch	「検知機能：誤検知改善」の有効/無効 (オブジェクト 4)	0/1	0：無効, 1：有効
label4_lostreport_switch	「検知機能：検知漏れ改善」の有効/無効 (オブジェクト 4)	0/1	0：無効, 1：有効

label4_target	誤検知改善または検知漏れ改善の対象オブジェクト (オブジェクト 4)	1, 2, 3	1:人物、2:車、3:二輪車
label4_stat	オブジェクト 4 使用/未使用	0/1	0:未使用, 1:使用
label5_name	オブジェクト名称 (オブジェクト 5)	半角英数+半角記号 20 文字以内	
label5_addtarget_switch	「検知機能: 新規検知 オブジェクトの追加」 の有効/無効 (オブジェクト 5)	0/1	0:無効, 1:有効
label5_falsepositive_switch	「検知機能: 誤検知改善」 の有効/無効 (オブジェクト 5)	0/1	0:無効, 1:有効
label5_lostreport_switch	「検知機能: 検知漏れ 改善」の有効/無効 (オブジェクト 5)	0/1	0:無効, 1:有効
label5_target	誤検知改善または検知漏れ改善の対象オブジェクト (オブジェクト 5)	1, 2, 3	1:人物、2:車、3:二輪車
label5_stat	オブジェクト 5 使用/未使用	0/1	0:未使用, 1:使用

10.2. Meta Data Stream の使用方法について

本製品は、下記2種類の RTSP URL でリクエストすることでメタ情報を送信する。なお、いずれのリクエストでも、本製品は同じフォーマットのメタ情報を送信する。

- ① i-PRO Original Stream
- ② ONVIF RTSP Stream

各リクエストの送信シーケンスを下記に記載する。

① i-PRO Original Stream

・i-PRO 独自の RTSP URL である。

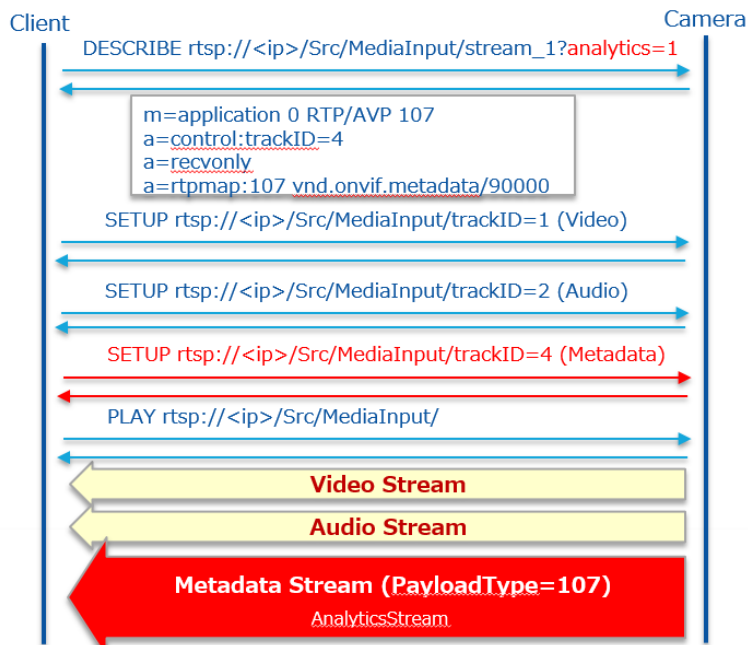
・Analytics Stream を要求する場合は「analytics=1」でリクエスト (RTSP URL) を送信する。なお、マルチセンサーカメラの場合、メタ情報を受けるカメラのチャンネル番号を指定する。

例) チャンネル番号4で受ける場合は、

「rtsp://<ip>/Src/MediaInput/stream_1/**ch_4?analytics=4**」を指定する。

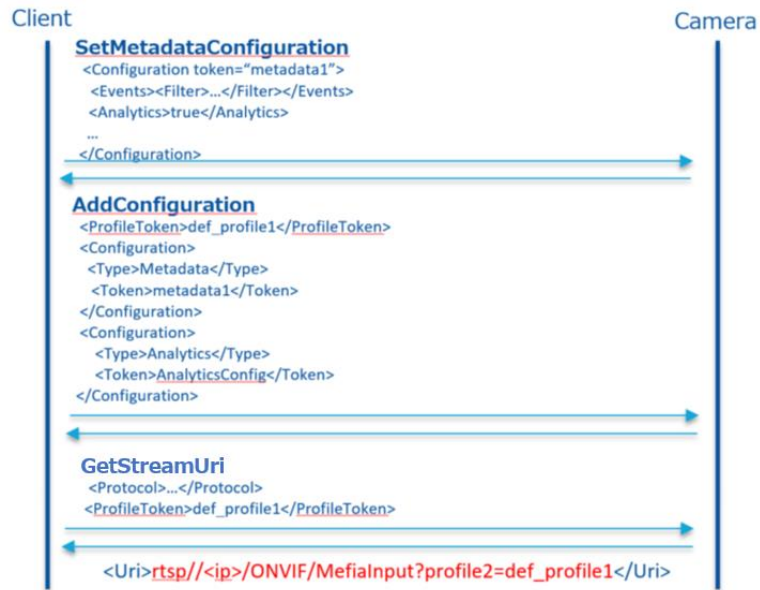
・Event Stream を要求する場合は「event=1」、両方を要求する場合は

「analytics=1&event=1」でリクエストを送信する。なお、マルチセンサーカメラの場合、どのカメラでメタ情報を受ける場合でも「event=1」でリクエストを送信する。

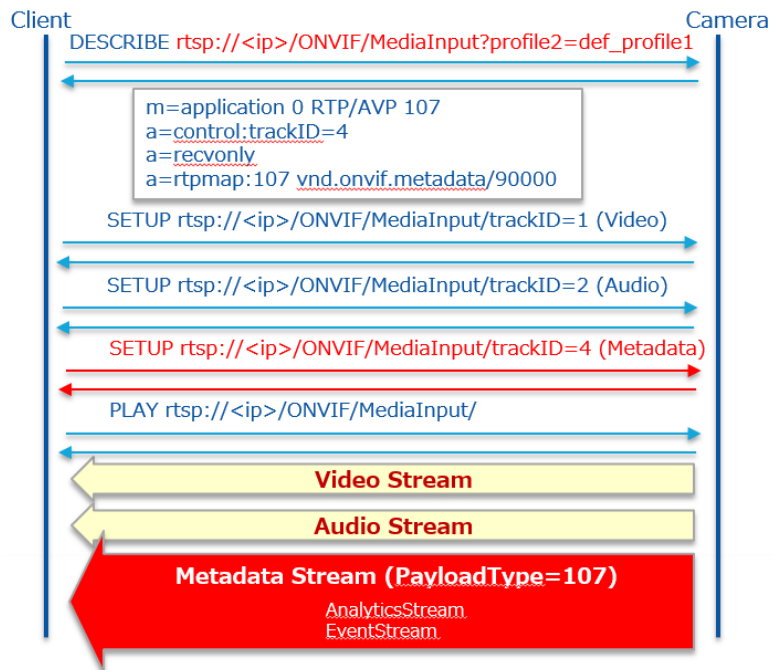


② ONVIF RTSP Stream

- ONVIF コマンドによる構成
 - SetMetadataConfiguration(Event filter, analytics flag)
 - AddConfiguration(Add “metadata1” and “AnalyticsConfig” at “MediaProfile”)
- ONVIF コマンドで RTSP URL を取得する (GetStreamUri)



- ONVIF コマンドで取得した URL で配信する。
 - Event Stream と Analytics Stream 両方を送信する。



詳細はドキュメント「i-PRO_ApplicationNote_ONVIF.pdf」を参照。