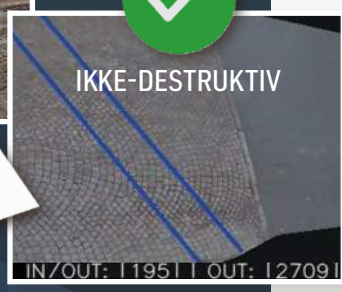




4 MP kamera med DarkFighter teknologi og highlight compensation muliggør præcis detektion selv under vanskelige lysforhold.



NEDGRAVEDE SPOLER



IKKE-DESTRUKTIV

IN/OUT: [195] | OUT: [2709]

VIRTUELLE "SPOLER"



THOMAS
HOLM
KONSULENT | ATKI

ATKI har stor erfaring med parkeringsanlæg og smart parking systemer. Thomas kan med sin ekspertise være behjælpelig i den enkelte opgave – ring og spørg!

5178 8040

AVD Gatekeeper

Kamerabaseret tællestation med virtuelle spoler

- Selvkalibrerende, non-intrusive løsning, der detekterer ind- og udkørsel med høj præcision
- 24/7 detektion i realtid
- Smart filter funktion baseret på køretøjslængde
- GDPR-venlig løsning
- Virker selv under svære lysforhold
- Driftsovervågning og fjernsupport af systemet
- API for nem integration med nye el. eksisterende systemer

Gatekeeper er en non-intrusiv løsning, der erstatter traditionelle og vedligeholdelseskrævende spoler med en smart virtuel løsning, der ikke kræver nedgravning af fysiske loops. Det kan f.eks. være en fordel i situationer, hvor den fysiske nedgravning umuliggøres af membraner og armeringer i underlaget som det ofte er tilfældet i f.eks. p-huse. Kameraløsningen kan ofte installeres på eksisterende infrastruktur, f.eks. husgavle og belysningsmaster.



Hvor kan detektionen udføres?

Alle steder med frit udsyn til ind- og udkørsel. Kamera placeres typisk i en højde af 3-7 meter afhængig af forhold og kørselsmønstre. Systemet er ideelt til steder, hvor der er "flydende parkering", dvs. ikke fast-indtegnede p-båse, eller hvor udsyn på pladsen (f.eks. pga. træer og andre obstruktioner) umuliggør kamerabaseret single space detektering.

Hvad kan detekteres?

Den intelligente algoritme i systemet detekterer automatisk køretøjer (fodgængere, cykler osv. ignoreres) og differentierer mellem køretøjerne ud fra deres længde. Det er f.eks. muligt at frasortere lastbiler (f.eks. i forbindelse med vareleveringer) fra tællingen, hvis dette ønskes.

SE BAGSIDEN



PRÆCISION

99,5%*

* Afhængig af lysforhold og vinkler (biloverlap).

MQTT protokol

Andre integrationer er også mulige.

Projektering / forberedelse

ATKI kan genskabe de konkrete on-site forhold vha. 3D-simulering for at bestemme det korrekte antal kameraer samt deres optimale placering. Derved kan løsningens nøjagtighed estimeres, allerede inden installationen er påbegyndt.

Kunstig intelligens

Ved hjælp af **machine learning** oplæres kameraerne i genkendelse af biler ud fra parametre som f.eks. bilens dimensioner og andre karakteristika. Derimod sorteres øvrige trafikemner (f.eks. fodgængere, barnevogne, cykler osv.) fra.

Vi overholder alle gældende krav i persondataforordningen.



Billeddata bliver behandlet direkte i AVD-controller på stedet. Ingen personfølsomme data forlader systemet – udelukkende metadata.



1122 - Der lages forbehold for trykfejl og ændringer uden varsel.

```
time elapsed: 58.91ms?Time_ava: 59.1
Fetchina took: 0.57ms?Fetch_ava: 0.0
Detection took: 53.53ms?Detection_ava: 52.5
Tracking took: 4.79ms?Track_avg: 5.45
```



N/OUT: [193] | OUT: [2709] | IN: [2516] | TOTAL: [5225]



Vidste du?

ATKI har også en kamerabaseret (AVD) løsning til single space detektering. Den er ideel til situationer, hvor der er frit udsyn til *indtegnede* p-pladser og hvor man vil undgå løbende kalibrering fuldstændigt.

LÆS MERE:

www.atki.dk/parkering