

火眼臻睛——墨系列车牌识别一体机 3.0 INSIDE

重新定义车牌识别一体机

专门适用于停车场



400万像素双目立体视觉

实时3D建模

100%车辆（含无牌车）视频触发

完全杜绝误识别

车牌防伪

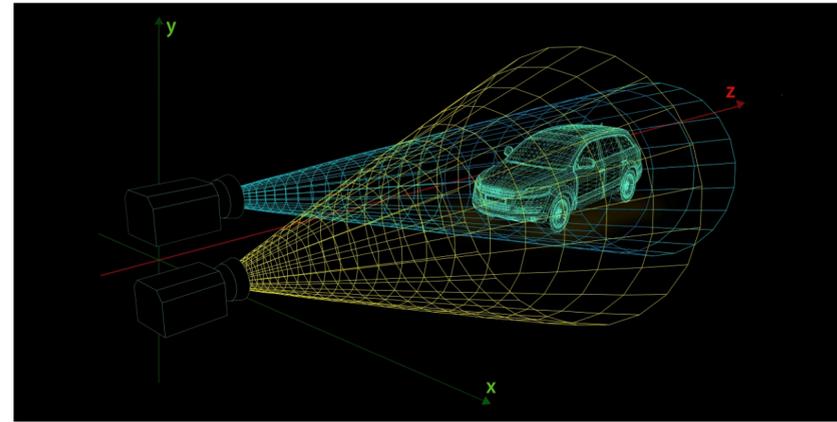
零调试

超大FOV场景监控



400万像素双目立体视觉

基于视差原理利用双镜头从不同的位置获取被测物体的两幅图像，通过计算图像对应点间的视差，构建双目立体视觉，车辆信息提取因此由二维平面推广到3D建模，还原车辆真实三维信息。



实时3D建模

内置高性能VPU(Video Processing Unit - 视觉处理器)，此神经计算引擎旨在加速吞吐车辆3D建模带来的超大规模计算量，保证3D建模的快速高质量实现。



100%车辆（含无牌车）视频触发



车辆3D建模搭配高精度车牌识别算法，不仅能够精准识别车牌数据及车辆三维立体信息，而且通过对场景深度信息的挖掘，获取车辆空间位移矢量，实现100%车辆（含无牌车）视频触发，彻底杜绝漏识别。

完全杜绝误识别

车辆3D建模搭配高精度车牌识别算法，完全杜绝误识别。



车牌防伪

车辆3D建模与高精度车牌识别算法的结合，使得一体机能够智能感知场景中车牌真实尺寸及空间距离，避免一体机将纸质车牌与手机车牌照片等伪装车牌错误识别为真实车牌。

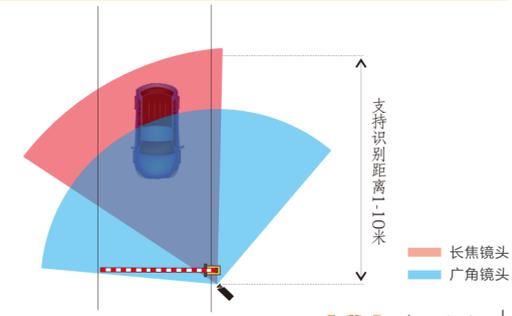


纸质车牌防伪

手机车牌照片防伪

零调试

特制化异构双镜头，集宽视角与长景深于一体，覆盖全部停车场车道所需多样成像距离，实现零调试。



超大FOV场景监控

150度超大FOV（Field of View - 视场角），除覆盖完整车道场景，同时涵盖道闸等前端硬件设备，为无人值守奠定关键基础。



火眼臻睛——墨系列车牌识别一体机

类型	项目	参数
系统组成	CPU	1GHz ARM Cortex-A8 750MHz C674x VLIW DSP
	内存	1GB, 32bit DDR3
	FLASH	512MB, NAND FLASH
	RTC 实时时钟	待机时间 15 天
	硬件看门狗	支持, 满足系统高可靠性
视频输入	传感器类型	1/2.7" CMOS
	最低照度	0.1 lux (标准)
	曝光时间	0-1ms 或者自定义
	镜头	广角: 90°-150°镜头可选 长焦: 8-12mm 镜头可选
视频压缩	视频压缩标准	H264
	压缩输出码率	512-5000Kbps
	双码流	主码流: 1080P/720P/D1(704*576)/CIF(352*288)/640*360 可选; 子码流: D1(704*576), CIF(352*288), 640*360 可选; 1-25 帧, 默认 25 帧
算法	车辆特征图像、车牌图像、牌照号码、颜色、类型、通过时间、车牌真实大小、车牌距离镜头深度	车牌识别率 100%, 牌号识别率 99.99%
接口	电源	标准 12V/2A, 可支持 9-15V DC 输入
	网络接口	1路 RJ45 100M 以太网口 1路 RS485, 1路 232/2 路 RS485 可选
	TF 存储接口	支持默认 16GSD/TF 卡, 最大可扩展支持 128G
	复位	设备重置参数
	USB	USB Type A
	IO 接口	2 路输入, 3 路输出
	音频接口	1 路输入, 1 路输出
可靠性指标	补光灯	内置 6 颗 LED 灯, 可调亮度 (每颗最高功耗 1W)
	高低温	-20 ~ 70°C
	静电 / 浪涌	静电: 接触 6KV, 空气 8KV; 浪涌: 10/700 共模 4K, 差模 2KV; 8/20 共模 2KV, 差模 2KV
	防护等级	IP66
	功耗	小于 10W
图像 ISP	电源供应	12V-2A (选配适配器)
	图像设置	饱和度, 亮度, 对比度, 清晰度, 降噪强度, 降噪方式, 曝光时间
	低照度	支持
	2D/3D 降噪	支持
产品规格	宽动态	支持
	尺寸 (mm)	365*210*90 (整机)
	重量	4KG