## Auto Tracking Software 操作説明書

## はじめに

Auto Tracking Software は、Windows PC 上で動作するアプリケーションソフトウェアです。

Panasonic 製リモートカメラが接続された PC で本ソフトウェアを動作させることにより、リモートカメラ で撮影している人物の追尾をアシストすることができます。

### 主な機能

本ソフトウェアの主な機能は次の通りです。

#### 1. 追尾対象の追尾アシスト

リモートカメラで撮影している映像の中から選択した人物の追尾をアシストすることができます。 設定された人物の顔を検出する顔認証機能と、ディープラーニングによる人体検出により、安定 した追尾動作を行うことができます。

#### 2. 追尾対象の自動検出

リモートカメラで撮影している映像の中の人物の顔または動きを自動で検出して追尾を行うこと ができます。

#### 3. 追尾対象の表示位置設定

追尾対象を画面上のどの位置に表示するかを設定することができます。

#### 4. 追尾時の Zoom 倍率設定

追尾時のカメラ映像の Zoom 倍率を設定することができます。

#### 5. リモートカメラの PTZ 制御

リモートカメラの Pan/Tilt 制御、Zoom 位置制御ができます。

Pan/Tilt の可動範囲限界の設定と解除を行うこともできます。

#### 6. リモートカメラのプリセット登録/呼び出し

リモートカメラの Pan/Tilt/Zoom 位置をプリセットとして登録/呼び出しができます。

#### 7. リモートカメラの Crop 枠制御

Crop 機能を持つリモートカメラの Crop 枠を制御することができます。

## 本ソフトウェアの構成

本ソフトウェアは、1 台の PC での使用を想定したスタンドアローン版と、1 台のサーバーPC とクライア ント PC の組み合わせでの使用を想定した Web アプリ版が用意されています。ご使用になる環境に合わせ て、いずれかをインストールしてください。

追尾の動作モードとして、PTZ モードと Crop モードが用意されています。PTZ モードでは、リモートカ メラのパンチルトによる追尾、Crop モードでは、リモートカメラの Crop 枠による追尾を行うことができ ます。

動作モードの設定方法は本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「初期設定」→「リモートカメラの設置設 定」もしくは「Crop モードでの追尾動作」→「初期設定」→「リモートカメラの設置設定」の項目を参照 ください。

※動作モード (PTZ または Crop) によって、Main 画面のデザインが変わりますので、ご注意ください。 詳細は本書の Main 画面の項目を参照ください。

#### <ノート>

・本ソフトウェアは有償ソフトウェアです。

本ソフトウェアの試用開始から90日間は機能をテストするための試用期間となっているため、

無償でご使用いただくことができますが、試用期間終了後はキーコード(ライセンス)をご購入の上 アクティベーションを行って頂く必要があります。

アクティベーションの方法については、本書のアクティベーションの項目を参照ください。

### ご注意

・本ソフトウェアは講義収録の講師など、ひとつの対象を検出、追尾することを想定しており、複数の対象の中からひとつを追尾すること、及び、カメラアングル内に複数の移動物があることは想定されておりません。

・本ソフトウェアは、画像処理を使用しているため、対象の誤検出が発生することがあります。本ソフト ウェアは、誤検出時の対応などのため、オペレータによる補正作業ができる環境にてご使用ください。

・本ソフトウェアは、撮影環境(カメラアングル、距離、速度)によってはカメラが追従できなくなる(追 尾対象をロストする)ことがあります。本ソフトウェアは、ロスト時の対応などのため、オペレータによ る補正作業ができる環境にてご使用ください。

## 動作環境

本ソフトウェアを使用するには以下の環境が必要です。

●推奨スペック CPU: Core i7-8750H (2.2GHz)以上 Memory: 8GB以上 ディスプレイ: 1920x1080以上 OS:Windows 10 64bit

ディープラーニングによる人体検出を行う場合 NVIDIA 製 GPU Pascal アーキテクチャ NVIDIA GeForce GTX 1050Ti 以上 NVIDIA Quadro P2000 以上 Turing アーキテクチャ NVIDIA GeForce RTX 2060 以上 もしくは 物理4コア以上の Core i7 CPU

●パナソニック製リモートカメラ

AW-UE100 AW-UE150 AW-UE70 AW-HE130 AW-HE70 AW-HE75 AW-UE4 <ノート>

- ・Crop モードに対応しているリモートカメラは AW-UE100, AW-UE150 のみとなります。
- ・Web アプリ版をご使用頂く場合、Google Chrome をインストールする必要があります。Google.のサ イトからダウンロードして、インストールしてください。
- ・リモートカメラのファームウェアは最新版にしてご使用ください。ファームウェアは以下の Web サイトからダウンロードすることができます。

http://pro-av.panasonic.net/en/

・PCとリモートカメラ間のネットワーク接続は有線接続を推奨します。無線接続の場合、充分な追尾 性能が得られない場合があります。

・GPU でディープラーニングによる人体検出を行う場合、NVIDIA CUDA Toolkit をインストールする 必要があります。

- 以下の手順書を参照して CUDA Toolkit 10.1 をインストールしてください。

<u>https://eww.pass.panasonic.co.jp/pro-av/support/content/download/DEF/soft/man/CUDA\_Tool</u> <u>kit\_10.1\_InstallationProcedures\_jpn.pdf</u>

## 本ファイルの記載について

- 本ファイル内のイラストや画面表示は、実際と異なる場合があります。
- 本ファイルでは、パーソナルコンピューターを「PC」と記載しています。

## 登録および登録商標について

- Microsoft、Windows、Internet Explorer は米国 Microsoft Corporation の登録商標です。
- Intel、Intel Core 2 Duo、Intel Core i7 および Intel Xeon は、アメリカ合衆国およびその他の国にお けるインテルコーポレーションまたはその子会社の商標または登録商標です。
- その他、本文で記載されている各種名称、会社名、商品名などは各社の商標または登録商標です。 なお、本文中ではTM、®マークは明記していません。

# PTZ モードでの追尾動作

## PTZ モードについて

PTZ モードでは、リモートカメラのパンチルトを利用した追尾動作を行うことができます。

## 画面の説明

## ログイン画面

Web ブラウザから本ソフトウェアの Master サーバーに接続すると、以下のログイン画面が表示されます。

	Auto Tracking Soft AW-SF100	ware
HARD OF CONTRACT	1 User ID : 2 Password : 3 Logn	Pianasonio 4k
Panasonic August 201		

#### ①ユーザー名入力

本ソフトウェアにログインするユーザー名を入力します。

#### ②パスワード入力

ユーザーのパスワードを入力します。

#### ③ログインボタン

入力したユーザー名とパスワードで本ソフトウェアにログインします。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{h} >$ 

・初期ユーザー名とパスワード、およびユーザーアカウント登録については、導入手順書の 「管理者向け設定」をご確認ください。

### View 画面

本ソフトウェアを起動すると、以下のような View 画面が表示されます。

View 画面には登録されたリモートカメラの一覧がサムネイルなどの情報付きで表示され、以下の4つの エリアで構成されます。

- View/Main 共通部
- ・カメラー覧表示制御部
- ・カメラー覧表示
- ・カメラコントローラー (表示 ON 時)



View 画面(カメラコントローラー表示 OFF)



View 画面(カメラコントローラー表示 ON)

#### ・View/Main 共通部

画面上部は View 画面と Main 画面で共通の表示になります。



#### ①Settings ボタン

Settings 画面に移動します。

#### ②ヘルプボタン

ヘルプファイル(本書)をWebブラウザの別タブで表示します。

#### ③View/Main 切り替えタブ

View 画面と Main 画面の切り替えを行います。

#### ④Logout/Version メニュー

▼をクリックすると以下のメニューが表示されます。

Version:本ソフトウェアのバージョン情報を表示します。

#### ・カメラ一覧上部

カメラー覧表示の上部には、一覧表示の切り替えなどを行うボタン類が配置されています。



#### ①カメラ一覧の表示数切り替えリスト

ドロップダウンリストで、1ページあたりのカメラ表示数を変更します。

#### ②ページ切り替えボタン

カメラー覧表示のページを切り替えます。

③カメラコントローラー表示/非表示切り替えボタン

カメラコントローラーの表示/非表示を切り替えます。

#### ・カメラー覧表示

カメラー覧表示での、各カメラの表示内容です。選択されているカメラは背景が赤色で表示されます。



#### ① 状態表示

カメラの状態を表示します。

Lost:追尾対象を見失っている状態

Tracking: 追尾中の状態

Stop:追尾開始前の状態

Disconnect:カメラに接続されていない状態

カメラ名表示

登録されているカメラの名称を表示します。

③ サムネイル画像表示

カメラ映像のサムネイル画像を表示します。

カメラが見つからない(電源が入っていない、ネットワークに接続されていないなど)ときは "OFF"と表示されます。

④ 追尾対象の顔画像表示

追尾対象として選択されている人の顔画像を表示します。

⑤ 追尾対象の名前表示

追尾対象として選択されている人の名前を表示します。

Main 画面表示ボタン

Main 画面への切り替えを行います。

⑦ Connect/Disconnect ボタン

リモートカメラへの接続/切断を行います。

・カメラコントローラー

カメラの各種操作機能を提供します。カメラー覧表示で選択されているカメラが操作対象となります。 操作方法の詳細は本書の「カメラコントローラーの操作」の項目を参照ください。



#### ①PTZ 制御部

リモートカメラの Pan/Tilt/Zoom 制御を行うことができます。

#### ②Focus 制御部

リモートカメラの Focus 制御を行うことができます。

#### ③Preset 制御部

リモートカメラの Preset 制御を行うことができます。

#### ④画質調整部

リモートカメラの画質調整を行うことができます。

#### ⑤USER ボタン

現在のバージョンでは機能しません。

#### ⑥Web Camera Ctrl ボタン

Go ボタンをクリックすると、Web ブラウザでリモートカメラの Web 管理画面を開きます。

## Main 画面

画面上部の Main タブをクリックすると Main 画面が表示されます。 Main 画面は以下の3つのエリアで構成されます。

- ・カメラー覧表示
- ・追尾操作エリア
- ・カメラコントローラー



#### Main 画面

・カメラー覧表示

Main 画面のカメラ一覧表示は各カメラが縦に並んで配置されます。



#### ①ページ切り替えボタン

カメラー覧表示のページを切り替えます。

#### ②カメラー覧表示

各カメラの状態を表示します。

Main ボタンが存在しない以外は View 画面のものと同様です。

#### ・追尾操作エリア

追尾操作を行うためのボタン類が集まったエリアです。カメラー覧表示で選択されているカメラが操作 対象となります。



#### ①カメラ名

操作対象となっているカメラの登録名を表示します。

追尾対象を見失っているときは背景が赤色になります。

#### ②カメラ映像

リモートカメラから取得した映像が表示されます。

#### ③追尾対象表示

追尾対象を示す矩形表示です。

・追尾方式が Template matching のとき
 青枠の矩形は追尾対象の位置を示しています。

また、追尾対象の顔が検出されているときは黄枠の矩形が表示されます。

追尾対象が存在しないとき、または追尾対象を見失ったときは、枠は表示されません。

・追尾方式が Deep Learning (CPU)または Deep Learning (GPU)のとき

青枠の矩形は追尾位置を、赤枠の矩形は検出された人体を示しています。

また、追尾対象の顔が検出されているときは黄枠の矩形が表示されます。

追尾対象が存在しないとき、または追尾対象を見失ったときは、枠は表示されません。

#### ④マスク領域設定スライダー

追尾対象を検出するときのマスク領域(カメラ映像の中で検出時に使用しない領域)を設定します。 領域は画面の上側と下側のそれぞれを設定することができます。

#### ⑤Tracking Start/Stop ボタン

追尾対象が存在するとき、リモートカメラの Pan/Tilt 動作を行うかどうかを設定します。

ON(赤色):

追尾対象の動きに合わせて、Pan/Tilt動作を行います。

OFF (灰色) :

Pan/Tilt 動作は行いません。

#### ⑥追尾設定ボタン

クリックすると、追尾設定ウィンドウを表示します。

#### ⑦Face Recognition ON/OFF ボタン

顔認証機能の動作を設定します。

ON(赤色):

顔認証機能を使用します。

認証元として設定されている人物の顔とカメラ映像内で検出された顔との比較処理を行い、 同一人物と判断された顔のみを追尾処理の対象とします。

認証元が設定されていない場合、カメラ映像内で検出された顔がどの人物のものであっても、 追尾処理の対象とします。

OFF (灰色) :

顔認証機能を使用しません。

#### ⑧顔設定表示

顔認証の認証元として設定されている人物の顔写真と名前が表示されます。

#### ⑨Select Face ボタン

Select Face ウィンドウを表示します。

Select Face ウィンドウでは、顔認証の認証元として使用する顔データの選択を行うことができます。

#### **(DAuto Face Search チェックボックス**

チェックを入れると、顔認証用に登録されている人物の顔とカメラ映像内で検出された顔との比較 処理を行い、いずれかの人物が検出されたときはその人物を追尾処理の対象とします。

#### ⑪Add Face ボタン

顔認証用の人物の顔データを登録するための Add Face 画面を表示します。

#### **⑫Target Position Set** ボタン

カメラ映像を左クリックしたときの動作を設定します。

ON(赤色):

カメラ映像を左クリックすると、追尾対象の表示位置をクリックした位置に変更します。 OFF(灰色):

カメラ映像を左クリックすると、その位置にある物体を追尾対象として設定します。

#### <sup>13</sup>Angle 指定ボタン

追尾時の画角を指定します。

Upper Body :

追尾対象の胸から上が表示される画角に設定します。

Full Body:

追尾対象のほぼ全身が表示される画角に設定します。

Full :

追尾対象とその周辺が表示される画角に設定します。

OFF :

現在の画角を維持します。

#### (4) Pan/Tilt 可動範囲限界 ON/OFF ボタン

カメラの Pan/Tilt 可動範囲限界を設定します。上/下/左/右の4つのボタンにより、各方向の可 動範囲限界の設定 ON/OFF を行うことができます。

・カメラコントローラー

View 画面のものと機能は同等です。

・追尾設定ウィンドウ

Main 画面の Tracking 項目にある Setting ボタンをクリックすると本ウィンドウが表示されます。 本ウィンドウでは追尾動作に関する設定を行うことができます。

Tracking Setting 1 Auto Tracking Start : 2 Stop Tracking with manual preset recall :	
3 Trigger of lost state judgement : 4 Duration before judgement of lost state : (1-30) 5 Home position : 6 Duration before execution of home position preset : (1-30)	Body 5 Sec Preset 1 3 Sec
<ul> <li>7 Sensitivity Level(1-10): 5</li> <li>Tracking Disable Area</li> <li>(X, Y, Width, Height): 0</li> <li>0</li> <l< td=""><td>0 Cancel</td></l<></ul>	0 Cancel

#### **(DAuto Tracking Start**

追尾対象を検出したときの動作を設定します。

チェックが ON のときは、追尾対象が検出されると、自動でカメラの追尾動作を開始します。

#### **2**Stop Tracking with manual preset recall

プリセットを呼び出したときの動作を設定します。

チェックが ON のときは、プリセットの呼び出しを行ったときに追尾動作を停止します。

#### **③**Trigger of lost state judgement

ロスト判定を行う対象を設定します。

Body :

人体が検出されないときにロストと判定します。

Face :

顔が規定時間検出されないとき、人体が検出されていた場合でもロストと判定します。

#### **④**Duration before judgement of lost state

Trigger of lost state judgement で Face が選択されている場合に、顔が検出されなくなってから

ロストと判定するまでの時間(秒数)を設定します。

1~30の範囲で設定可能です。

#### **5**Home position

追尾対象がロストしたときの動作を設定します。

NONE :

追尾対象がロストした後、カメラの位置はそのままとなります。

Preset1~Preset9:

追尾対象がロストした後に規定時間が経過すると、カメラの位置を指定されたプリセットの 位置に戻します。

#### **(6)** Duration before execution of home position preset

Home position が Preset1~Preset9 に設定されているとき、追尾対象がロストしてからカメラの位置 をプリセット位置に戻すまでの時間(秒数)を設定します。

1~30の範囲で設定可能です。

#### **⑦Sensitivity Level**

追尾対象の動きに対するカメラの追尾動作の感度を、1~10の値で設定します。

値が大きいほど、感度が高くなります。

#### **(B)**Tracking Disable Area

カメラの追尾動作を行わない領域を設定します。

幅 640、高さ 360 の範囲で設定可能です。

ここで設定された領域内で追尾対象が移動しても、カメラは追尾動作を行いません。

カメラ映像上で右クリック後、ドラッグすることでも設定可能です。

設定を解除するときは、カメラ映像の範囲外で右クリックします。

#### ⑨OK ボタン

設定を有効にしてウィンドウを閉じます。

#### ⑩Cancel ボタン

設定をキャンセルしてウィンドウを閉じます。

#### ・Select Face ウィンドウ

Main 画面の Select Face ボタンをクリックすると本ウィンドウが表示されます。 本ウィンドウでは追尾対象とする人物の顔を設定することができます。

Face authentication			
1 Seconard	<b>Mary</b>	Kim	Luke
Freddy	Andrew	John	Darla
Steve	Brett		
			8 4
	<< < <b>1</b> 2	3 > >>	OK Cancel

#### ①顔データー覧表示

登録されている顔データの一覧です。

顔データをクリックすることで選択/解除を行うことができます。選択されている顔データは背景 が赤色で表示されます。

#### ②ページ切り替えボタン

顔データー覧表示のページを切り替えることができます。

#### ③OK ボタン

設定を有効にしてウィンドウを閉じます。

④Cancel ボタン

設定をキャンセルしてウィンドウを閉じます。

### Settings - Camera 画面

本ソフトウェアで使用するリモートカメラの設定を行う画面です。

画面左上の Settings ボタンをクリックして、画面中央の Camera タブをクリックすると本画面に移動します。

リモートカメラ設定の詳細は本書の「初期設定 – リモートカメラの設置設定」を参照ください。



#### (1)ID

登録されているカメラの登録番号を表示します。

#### ②Name

登録されているカメラの名称を表示します。

#### **③IP** Address

各カメラの IP アドレスを表示します。

#### **④Port No.**

各カメラが通信に使用するポート番号を表示します。

#### **⑤Now Connecting**

接続中のカメラに●印が表示されます。

#### ⑥検索ボックス

カメラを名称で検索するときに使用します。

文字列を入力すると、その文字列を名称に含むカメラだけが一覧に表示されます。

表示を元に戻す場合は、入力した内容をクリアします。

#### ⑦Add ボタン

カメラ登録画面に移動します。

#### ⑧Edit ボタン

カメラ編集画面に移動します。

#### ⑨Delete ボタン

選択されているカメラを削除します。

接続中のカメラ、カテゴリに登録されているカメラは削除できません。

#### ・カメラ登録/編集画面

Add ボタン/Edit ボタンをクリックすると本画面に移動します。

新しいカメラの登録、登録済みのカメラ情報の編集を行うことができます。

	15		Camera	Face Recognition
Add Camera	Auto Search			
1 Name:	AW-UE150			
2 IP Address:	192.168.0.10		]	
3 Port No:	80			
4 Login:	admin		]	
5 Password:				
6 Height:	250	cm		
7 Distance:	1000	cm		
				16
9 8 Max Zoom:	100	%		
Angle Zoom(Upper Body):	0	% 🚽 Auto	Oper	ation after connection:
<b>10</b> Angle Zoom(Full Body):	0	% 📕 Auto		Facing the front
Angle Zoom(Full):	0	% 📕 Auto		Move to preset position Preset 1
•				bo nothing
12 Image Capture Type:	🖲 jpeg 🛛 🔵 H.2	64		
13 Tracking Mode:	🔵 PTZ 🛛 🗧 CR	OP		17 18
11 Crop Mode:	1080 72	0		OK Cancel
9 8 Max Zoom: Angle Zoom(Upper Body): 10 Angle Zoom(Full Body): 11 Angle Zoom(Full): 12 Image Capture Type: 13 Tracking Mode: 14 Crop Mode:	100 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	%       %     Auto       %     Auto       %     Auto       %     Auto       %     Auto	Oper	<ul> <li>ation after connection:</li> <li>Facing the front</li> <li>Move to preset position Preset 1</li> <li>Do nothing</li> </ul>

#### (1)Name

リモートカメラの名称を任意で入力します。

#### **②IP** Address

リモートカメラの IP アドレスを入力します。

#### ③Port No.

リモートカメラが通信に使用するポート番号を入力します。

#### **4**Login

リモートカメラのユーザー名を入力します。

#### **5**Password

リモートカメラのパスワードを入力します。

#### **6**Height

リモートカメラが設置されている高さを cm/feet で設定します。

#### **⑦Distance**

リモートカメラが設置されている位置から追尾対象が主に存在する位置までの距離を cm/feet で設定します。

#### **®Max Zoom**

リモートカメラの最大 Zoom 倍率を設定します。

0~100の範囲で設定可能です。

#### **③Angle Zoom (UpperBody)**

Main 画面の Angle 指定で UpperBody を選択したときの Zoom 倍率を設定します。

0~100の範囲で設定可能です。

設定された Zoom 倍率は Auto のチェックが OFF のときのみ有効です。Auto のチェックが ON のときは、Height と Distance の値から自動で Zoom 倍率が決定されます。

#### **(DAngle Zoom (Full Body)**

Main 画面の Angle 指定で Full Body を選択したときの Zoom 倍率を設定します。

0~100の範囲で設定可能です。

設定された Zoom 倍率は Auto のチェックが OFF のときのみ有効です。Auto のチェックが ON のときは、Height と Distance の値から自動で Zoom 倍率が決定されます。

#### (DAngle Zoom (Full)

Main 画面の Angle 指定で Full を選択したときの Zoom 倍率を設定します。

0~100の範囲で設定可能です。

設定された Zoom 倍率は Auto のチェックが OFF のときのみ有効です。Auto のチェックが ON のときは、Height と Distance の値から自動で Zoom 倍率が決定されます。

#### **(D**Image Capture Type

カメラからの映像取得方式を選択できます。

JPEG: JPEG 画像により映像を取得します。

H.264:H.264ストリームにより映像を取得します。

それぞれの映像取得方式に合わせて、カメラ本体の設定が必要です。

詳細は本書の「初期設定 – リモートカメラ本体の設定」を参照ください。

#### **③Tracking Mode**

追尾の動作モードを設定します。PTZ: PTZ モードで動作

Crop: Crop モードで動作

#### **(U**Crop Mode

Crop モード時の Crop 枠サイズを設定します。

1080: 解像度 1920x1080 の切り出しサイズで動作します。

720: 解像度 1280x720 の切り出しサイズで動作します。

#### ⑮Auto Search ボタン

クリックすると、ネットワーク上に存在するカメラの一覧が表示されます。

一覧からいずれかのカメラ1台を選択して OK ボタンでウィンドウを閉じると、一部の項目が自動 で入力されます。

#### 16カメラ接続後の動作設定

Connect 時にカメラが向く方向を設定します。

Faceing the front	: 正面を向く
Move to preset Position	: 指定のプリセットを呼び出し
Do nothing	: 現在の位置のまま動かない

#### ⑪OK ボタン

設定を反映して Camera 画面に戻ります。

#### ®Cancel ボタン

設定をキャンセルして Camera 画面に戻ります。

#### $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$

・Tracking Modeの Crop 設定は、リモートカメラが AW-UE100, AW-UE150 のときのみ選択できます。

## Settings - Face Recognition 画面

追尾対象とする人の顔データ設定を行う画面です。

画面左上の Settings ボタンをクリックして、画面中央の Face Recognition タブをクリックすると本画面に移動します。

顔データ設定の詳細は本書の「顔認証用のデータ設定」を参照ください。



#### ①顔データー覧表示

登録されている顔データの一覧を表示します。

#### ②検索ボックス

顔データを検索するときに使用します。

文字列を入力すると、その文字列を名称に含む顔データだけが一覧に表示されます。

表示を元に戻す場合は、入力した内容をクリアします。

#### ③Add ボタン

顔データ登録画面に移動します。

#### ④Edit ボタン

顔データ編集画面に移動します。

#### ⑤Delete ボタン

選択されている顔データを削除します。

いずれかのリモートカメラで追尾対象に設定されている顔データは削除できません。

#### ⑥ページ切り替えボタン

表示するページの切り替えを行います。

#### ・顔データ登録/編集画面

Add ボタン/Edit ボタンをクリックすると本画面に移動します。

新しい顔データの登録、登録済みの顔データの編集を行うことができます。



#### ①Browse ボタン

クリックすると画像選択ダイアログが表示され、既存の JPEG 画像を読み込むことができます。

#### ②カメラ選択ボックス

映像をキャプチャする対象のカメラを選択します。接続中のカメラのみ一覧に表示されます。

#### ③Get ボタン

クリックすると、カメラ選択ボックスで選択されたカメラの映像をキャプチャして読み込みます。 ④画像表示エリア

Browse ボタンまたは Get ボタンの操作によって読み込まれた画像が表示されます。

#### ⑤顔検出表示枠

読み込まれた画像の中に顔が検出されると、顔の範囲に枠が表示されます。

枠をクリックするとその顔を対象として選択します。

#### ⑥顔画像表示

選択されている顔の画像が表示されます。

#### ⑦名前入力欄

選択されている顔の登録名を入力します。

#### ⑧Add ボタン

ボタンをクリックすると選択されている顔の画像と名前が登録されます。

#### ⑨Close ボタン

ボタンをクリックすると Face Recognition 画面に戻ります。

## Settings – Tracking 画面

追尾方式の設定を行う画面です。

画面左上の Settings ボタンをクリックして、Tracking タブをクリックすると本画面に移動します。 詳細は本書の「初期設定 – 追尾方式の設定」を参照ください。

🔅 ? Auto	Tracking Software		VIEW	MAIN	
			Sys	tem Setting	
			Camera	Face Recognition	Tracking
	Tracking r	nethod			
	•	Template matching			
		Deep Learning (CPU) - 64bit only			
		Deep Learning (GPU) - 64bit only, NVidia GPU require			

## 初期設定

### リモートカメラ本体の設定

本ソフトウェアの使用前に、リモートカメラ本体側で設定を行ってください。

リモートカメラから映像を取得する方法として、JPEG 画像による取得と H.264 ストリームによる取得が 選択できます。

JPEG 画像による取得を使用する場合、本ソフトウェアの Settings – Camera 画面でカメラを登録する際に Image capture type を JPEG に設定してください。

H.264 ストリームによる取得を使用する場合、本ソフトウェアの Settings – Camera 画面でカメラを登録する際に Image capture type を H.264 に設定してください。

■AW-UE100の設定

追尾性能は JPEG 画像による取得の方が高くなります。

・JPEG 画像で映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Video over IP -> JPEG(1)を以下の通り設定

Image capture size: 1280x720以上

Refresh interval: NTSC 時:15fps 以上、PAL 時:12.5fps 以上

・H.264 ストリームで映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Video over IP -> H.264(1)を以下の通り設定

H.264 transmission : On

Image capture size: 1280x720以上

Transmission priority: Frame rate

Frame rate: NTSC 時:15fps 以上、PAL 時:12.5fps 以上

■AW-UE150の設定

追尾性能は JPEG 画像による取得の方が高くなります。

・JPEG 画像で映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Video over IP -> JPEG(1)を以下の通り設定 Image capture size: 1280x720 以上

Refresh interval: NTSC 時:15fps 以上、PAL 時:12.5fps 以上

・H.264 ストリームで映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Video over IP -> H.264(1)を以下の通り設定 H.264 transmission : On Image capture size : 1280x720 以上 Transmission priority : Frame rate Frame rate : NTSC 時:15fps 以上、PAL 時:12.5fps 以上 ■AW-HE130の設定

追尾性能はH.264 ストリームによる取得の方が高くなります。

・JPEG 画像で映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、各項目を以下の通り設定

Initial display settings for "Live" page

Stream: JPEG(1)

Refrash interval (JPEG): NTSC 時: 15fps 以上、PAL 時: 12.5fps 以上

#### JPEG(1)

JPEG transmission: On

Image capture size: 1280x720

#### H.264(1)

H.264 transmission: Off

#### H.264(2)

H.264 transmission: Off

#### H.264(3)

H.264 transmission: Off

H.264(4)

H.264 transmission: Off

```
・H.264 ストリームで映像を取得する場合
```

カメラの Web 画面で、Setup -> Image/Audio -> H.264(1)を以下の通り設定

H.264 transmission: On

Image capture size: 1280x720以上

Transmission priority : Frame rate

#### ■AW-UE70 / AW-HE75 の設定

追尾性能は JPEG 画像による取得の方が高くなります。

・JPEG 画像で映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Image/Audio -> JPEG(1)を以下の通り設定

Image capture size: Priority Mode が IP のとき: 1280x720

Priority Mode が IP 以外のとき: 640x360

※Priority Mode が USB のときは本ソフトウェアを使用できません。

Refresh interval: NTSC 時:15fps 以上、PAL 時:12.5fps 以上

Image quality : Normal

・H.264 ストリームで映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Image/Audio -> H.264(1)を以下の通り設定

H.264 transmission: On

Image capture size: 1280x720以上

Transmission priority : Frame rate

■AW-HE70の設定

追尾性能は JPEG 画像による取得の方が高くなります。

・JPEG 画像で映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Image/Audio -> JPEG(1)を以下の通り設定

Image capture size : Priority Mode が IP のとき: 1280x720

Priority Mode が IP 以外のとき: 640x360

※Priority Mode が USB のときは本ソフトウェアを使用できません。

Refresh interval: NTSC 時:15fps 以上、PAL 時:12.5fps 以上

Image quality : Normal

・H.264 ストリームで映像を取得する場合

カメラの Web 画面で、Setup -> Image/Audio -> H.264(1)を以下の通り設定

H.264 transmission: On

Image capture size: 1280x720以上

Transmission priority: Frame rate

Frame rate: NTSC 時:15fps 以上、PAL 時:12.5fps 以上

■AW-UE4 の設定

追尾性能は JPEG 画像による取得の方が高くなります。

・JPEG 画像で映像を取得する場合

カメラの Web 画面で Setup -> Basic -> Priority mode を IP に設定

Setup -> Image/Audio -> JPEG を以下の通り設定

Image capture size : 1280x720

Frame rate: NTSC 時:10、PAL 時:10

・H. 264 ストリームで映像を取得する場合

カメラの Web 画面で Setup -> Basic -> Priority mode を IP に設定

Setup -> Image/Audio -> H. 264/H. 265 を以下の通り設定

Stream transmission: On

Codec: H. 264

Image capture size: 1280x720以上

Frame rate: NTSC 時:15 以上、PAL 時:10 以上

## リモートカメラの設置設定

本ソフトウェアの初回起動時は、リモートカメラの設定を行ってください。

1. 画面左上の Settings ボタンをクリックします。



2. Settings 画面の Camera タブをクリックします。

Auto Tracking Software     Auto Tracking	P3	VIEW	MAN			
		Sylan	Setting			
		and the second s				
				10.44		
	Name	IP Address:		PortNex	Now Connecting:	
	Canera 1	192,168.0.10				
	Camera 7	192,164,0.11				
	Carners 3	192,168.0.12				
	Canera 4	190, 164, 0,113				
	Camera S	192,168,0.14				
	Cattern II	190, 148, 0, 15				
	Cature 7	190,168.0.16				
	Cartern B	190.144.0.17				
	Cenera 9	192.168.0.18				
	Centers 10	190,168.0.19				

3. カメラの設定を行います。

カメラの台数分、以下の登録作業を行ってください。

(1) Add ボタンをクリックしてカメラ登録画面に移動します。

(a) (b) Auto Tracking Software	VIEW	MAN	
	5445		
D New	# Address:	Now Connecting	
1 Camera 1	192,168.0.10		
2 Genere 2	192,168,0.11		
3 Genera 3	192, 168, 0, 12		
4 Gariaria 6	192, 148, 0, 13		
5 Centere 5	190, 168, 0, 14		
6 Cenera 6	190, 148.0.15		
7 Carters 7	192,168.0.16		
8 General E	192,168,0.17		
9 Cenera 9	192.168.0.18		
10 Centre 10	192, 168, 0, 19		

(2) 以下の項目を入力します。

手動で項目を入力する方法と、カメラを検索して自動で入力する方法があります。 Name:カメラの名称 IP Address:カメラの IP アドレス PortNo:カメラが使用するポート番号 (デフォルトは 80) Login:カメラのアカウント Password:カメラのパスワード Height:カメラの設置高さ

**Distance**:カメラの設置距離

			Camera	Face Recognition
Add Camera				
Name:	AW-UE150			
IP Address:	192.168.0.10			
Port No:	80			
Login:	admin			
Password:				
Height:	250	ст		
Distance:	1000	ст		
Max Zoom:	100	%		
Angle Zoom(Upper Body):	0	% 📕 Auto		
Angle Zoom(Full Body):	0	% 🗹 Auto	Ор	Praction after connection:
Angle Zoom(Full):	0	% 📕 Auto		Move to preset position Preset 1
				Do nothing
Image Capture Type:	🖲 JPEG 🛛 🗎 H	264		
Tracking Mode:	🔵 PTZ 🛛 🕚 CI	ROP		
Crop Mode:	1080 7	20		OK Cancel

・手動で入力する場合

①各項目のボックスに移動して、値を入力します。②追尾の動作モードを PTZ モードに設定します。

Tracking Mode: PTZ を選択してください。

③OK ボタンをクリックして登録を完了します。

・自動で入力する場合

①追尾の動作モードを PTZ モードに設定します。

Tracking Mode: PTZ を選択してください。

②Auto Search ボタンをクリック

ネットワーク上に存在するカメラの一覧が表示されます。

一覧からいずれかのカメラ1台を選択して OK ボタンでウィンドウを閉じると、

一部の項目が自動で入力されます。

No:	Client Mic:	IP Address:	Port No:	Camera Name:	Camera Models:
	20-06-08-07-02-43	10.194.151.12	80	AW-HE70	CAMHE70
	08-00-23-67-02-21	192.168.0.99	80		SEN6310.
	00-80-45-25-24-80	10.194.151.31	80		CAMINEA10

③OK ボタンをクリックして登録を完了します。

## 追尾方式の設定

本ソフトウェアで使用する追尾方式を設定することができます。

1. 画面左上の Settings ボタンをクリックします。

Auto Tracking Server Software     Auto Tracking Server Server Software     Auto Tracking Server Soft	VEW	MAN	Logged in as 97300Admin 🕱
A REAL PROPERTY AND IN COLUMN			< Camera Controller
		Tracking Centers 3	Table Carrier &
Tracting Cannot a S	Canada da	Carriers 7	
Canada S -Jack	Camera 10	Cavera 11	Carriera 12
Camera 13	Camera 14	Camera 15	Camera 16
OFF	OFF	OFF	OFF

2. Settings 画面の Tracking タブをクリックします。

	Camera	Face Recognition	Tracking
Tracking m	nethod		
	Template matching		
	Deep Learning (CPU) - 64bit only, TrackingMode PTZ required		
۰	Deep Learning (GPU) - 64bit only, NVidia GPU required		

3. Tracking method 欄で、使用する追尾方式を選択します。

Template matching: CPU 負荷の低い、通常の検出方式です。

Deep Learning (CPU): CPU を使用してディープラーニングによる人体検出を行う方式です。

Template matching に比べて CPU 負荷は高くなりますが、より高精度な検出を 行うことができます。

※PTZ モードのみで使用できます。Crop モードではこの追尾方式は使用できません。

Deep Learning (GPU): GPU を使用してディープラーニングによる人体検出を行う方式です。

GPUを使用するため、CPUを使用した時より低い CPU 負荷で、より高速な 検出が可能となります。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

・Deep Learning (GPU)方式を使用するには、PC環境が以下の条件を満たしている必要があります。

- PC に NVIDIA 製 GPU ボードが搭載されていること。

サポートしている GPU ボードは以下の通りです。

Pascal アーキテクチャ

NVIDIA GeForce GTX 1050Ti 以上

NVIDIA Quadro P2000 以上

Turing アーキテクチャ

NVIDIA GeForce RTX 2060 以上

- OS と本ソフトウェアの両方が 64bit 版であること。

OS は Windows10 をご使用ください。

- PC に NVIDIA CUDA Toolkit がインストールされていること。
- 以下の手順書を参照して CUDA Toolkit 10.1 をインストールしてください。

https://eww.pass.panasonic.co.jp/pro-av/support/content/download/DEF/soft/man/CUDA\_Toolkit\_10.1 \_InstallationProcedures\_jpn.pdf

## 顔認証用のデータ設定

### 顔データ登録

本ソフトウェアは、設定された人物の顔を顔認証機能によって検出して追尾することが可能なため、安定 した追尾動作を実現しています。

追尾したい人物の認証元となる顔データは事前に登録しておくことができます。登録の方法は、既存の JPEG 画像を用いる方法とカメラ映像からキャプチャした画像を用いる方法の2通りがあります。

以下の手順で顔データの登録を行います。

1. 画面左上の Settings ボタンをクリックします。



- カメラ映像からキャプチャする場合は、使用するカメラの Connect ボタンをクリックして接続状態 にします。
  - Veter total
     Veter total
     Televester
- 3. Settigns 画面の Face Recognition タブをクリックします。

4. 画面右上の Add ボタンをクリックします。



5. 顔データ登録画面が表示されます。

	System Setting
	Control Camera User Category Faice Recognition
Edit Face Recognition	
Input Image:	
from file:	; Browse from camera: AW+HE40_01 Get
Image:	
Name	Leonard Add Core

- 6. 以下の手順で顔データを読み込みます。
  - ・既存の JPEG ファイルを用いる場合:

from file:欄の Browse ボタンをクリックすると画像ファイルを選択するダイアログが表示されますので、顔が写っている JPEG 画像を選択します。

・カメラ映像からキャプチャする場合:

from camera:欄のボックスで使用するカメラを選択して Get ボタンをクリックするとキャプチャが行われます。

7. 顔データ登録画面の中央に画像が表示されます。画像内で顔が検出された場合は顔の周りに枠が表示されます。

枠が表示されなかったときは手順6をやり直してください。

- 8. 登録したい顔の枠をクリックします。Image:欄に顔画像が表示されます。
- 9. Name:欄に顔データの名前を入力します。
- 10. Add ボタンをクリックすると選択された顔データが新規に登録されます。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{h} >$ 

・画像内に複数の顔が検出されている場合は、上記手順の8~10を繰り返すことで複数の顔データを まとめて登録することができます。

・1 つの画像内で検出できる顔は 10 個までです。

### 顔データ編集

登録済みの顔データの写真と名前を変更することができます。

編集の方法は、既存の JPEG 画像を用いる方法とカメラ映像からキャプチャした画像を用いる方法の2通りがあります。

以下の手順で顔データの編集を行います。

- 1. 「顔データ登録」手順 1~3 と同じ操作を行って、Face Recognition 画面を表示します。
- 2. 編集したい顔データの番号部分をクリックして選択状態にした後、画面右上の Edit ボタンをクリックします。
- 3. 「顔データ登録」手順6~10と同じ操作を行うと、顔データが変更されます。

### 顔データ削除

登録されている顔データの削除は以下の手順で行います。

- 1. 「顔データ登録」手順 1~3 と同じ操作を行って、Face Recognition 画面を表示します。
- 2. 削除したい顔データの番号部分をクリックして選択状態にした後、画面右上の Delete ボタンをクリ ックします。
- 3. データ削除の確認ウィンドウが表示されます。Yes ボタンをクリックすると顔データが削除されま す。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

・選択した顔データがいずれかのカメラで使用されている場合は Delete ボタンが無効になり、削除できません。顔データを削除する場合は、どのカメラからも使用されていない状態にしてください。
 顔データを使用しているカメラが存在する場合、顔データにマウスカーソルを合わせると"Used by Camera01"などのように、使用しているカメラの名前が表示されます。

### 顔データ並び替え

登録されている顔データの表示順を並び替えることができます。

顔データの表示順は、Auto Face Search が ON で追尾を行う場合(顔データが登録されている人物全員か ら追尾対象を検出する場合)の検出優先順位に影響します。ID が小さいほど、検出の優先順位は高くな ります。

- 1. 「顔データ登録」手順1~3と同じ操作を行って、Face Recognition 画面を表示します。
- 2. 並び替えたい顔データの顔写真をクリックしてドラッグします。

3. ドラッグした顔データを別の顔データの位置にドロップすると、ドロップした位置に顔データが移 動します。

## 追尾操作の説明

## リモートカメラへの接続/切断

追尾処理を行うときにはリモートカメラへの接続を、追尾処理を終了するときにはリモートカメラからの 切断を行う必要があります。

- ·接続手順
  - 1. View 画面または Main 画面で接続したいカメラの Connect ボタンをクリックします。



2. 接続が正しく行われれば、Connect ボタンが Disconnect ボタンに変化します。

#### ・切断手順

View 画面または Main 画面で切断したいカメラの Disconnect ボタンをクリックします。

### 接続できるカメラ数の上限

本ソフトウェアで接続できるカメラは1台までです。

他のカメラに接続したい場合は、接続中のカメラを切断した後に、接続操作を行ってください。
### 追尾処理の開始

#### ・自動で追尾を開始するとき

追尾対象を自動で検出して追尾を開始することができます。 自動検出の機能として以下の機能が用意されており、使用するかどうかを設定することができます。

・ 顔認証機能により、設定された人物の顔を検出 設定は以下の手順で行います。



1. View 画面または Main 画面で追尾処理を行うカメラの Connect ボタンをクリックして、接続を行います。

- 2. Main 画面を表示します。
- 3. 画面左端のカメラー覧表示で操作対象のカメラを選択します。
- 4. 顔認証機能により設定された人物の顔を検出する場合は、以下の手順で顔認証機能を設定します。
  - ・特定の人物を対象にする場合

①Select Face ボタンをクリックして Select Face 画面を表示します。

②Select Face 画面で追尾対象とする人物の顔データを選択して OK ボタンをクリックし、Select Face 画面を閉じます。

③Face Recognition ON/OFF ボタンを ON に設定します。

④カメラ映像内で追尾対象の顔が検出されると、追尾処理を開始します。

・顔データが登録されている人物全員から追尾対象を検出する場合

①Auto Face Search にチェックを入れます。

②Face Recognition ON/OFF ボタンを ON に設定します。

③カメラ映像内に、顔データが登録されている人物のいずれかが検出されると、追尾処理を

開始します。Settings – Face Recognition 画面での顔データ ID が小さいほど、検出の優先順位は高くなります。

5. Tracking Start/Stop ボタンを ON に設定すると、リモートカメラの Pan/Tilt 動作が有効になり、追尾 動作を開始します。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

・Tracking 欄の Setting ボタンで表示される追尾設定ウィンドウで Auto Tracking Start のチェックが ON になっている場合は、追尾対象が検出されると同時にリモートカメラの Pan/Tilt 動作が有効になります。

・顔認証機能の顔データ設定はカメラ毎に記憶されます。

#### ・手動で追尾を開始するとき

手動で追尾対象を選択して追尾を開始するときは、以下の手順で操作を行います。

- 1. View 画面または Main 画面で追尾処理を行うカメラの Connect ボタンをクリックして、接続を行います。
- 2. Main 画面を表示します。
- 3. 画面左端のカメラー覧表示で操作対象のカメラを選択します。
- 4. 顔認証用の顔データが選択されている場合は、Select Face ボタンをクリックして Select Face 画面を 表示して、顔データの選択を解除します。
- 5. カメラ映像の中で追尾対象としたい箇所を左クリックすると、その箇所にある物体を追尾対象とし て処理を開始します。
- 6. Tracking Start/Stop ボタンを ON に設定すると、リモートカメラの Pan/Tilt 動作が有効になり、追尾 動作を開始します。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{I} >$ 

・手順4で左クリックを行った箇所で人物の顔が検出されていた場合、その顔データが自動で顔認証の認証元として設定されます。この顔データは保存されません。設定された顔データを解除したいときは、Auto Face Search のチェックを外してください。

・カメラ映像内に人物の顔が検出されている場合に顔をダブルクリックすると、その顔データを顔認 証の認証元として設定します。この顔データは保存されません。設定された顔データを解除したいと きは、Auto Face Search にチェックを入れた後、Auto Face Search のチェックを外してください。

・Tracking 欄の Setting ボタンで表示される追尾設定ウィンドウで Auto Tracking Start のチェックが ON になっている場合は、追尾対象が検出されると同時にリモートカメラの Pan/Tilt 動作が有効になります。

## 追尾処理の中止

追尾処理を中止するときは以下の操作を行います。

- 1. Face Recognition ON/OFF ボタンが ON 状態(赤色)のとき、Face Recognition ON/OFF ボタンをクリ ックして OFF 状態(灰色)にします。
- 2. Tracking Start/Stop ボタンを OFF 状態(灰色) にします。
- 3. 追尾処理が中止されます。

### 追尾対象の変更

追尾動作中に追尾対象を変更したいときは以下の操作を行います。

- ・顔認証機能を使用している場合
  - 1. Select Face ボタンをクリックして Select Face 画面を表示します。
  - 2. Select Face 画面で新しい追尾対象にしたい人物の顔データを選択して OK ボタンをクリックし、 Select Face 画面を閉じます。
  - 3. Face Recognition ON/OFF ボタンを ON に設定します。
  - 4. カメラ映像内に新しく追尾対象とした人物の顔が検出されると、追尾処理が開始されます。
  - $< \mathcal{I} \mathcal{F} >$

カメラ映像内に人物の顔が検出されている場合に顔をダブルクリックすると、その顔データを顔認 証の認証元として設定します。この顔データは保存されません。設定された顔データを解除したい ときは、Auto Face Search にチェックを入れた後、Auto Face Search のチェックを外してください。

・顔認証機能を使用していない場合

カメラ映像を左クリックします。

左クリックした箇所にある物体を新しい追尾対象として、処理を開始します。

## 追尾対象の表示位置変更

追尾対象の表示位置は Main 画面上に白色の十字で表示されます。 初期状態では、追尾対象はカメラ映像の中央に表示されます。 追尾対象の表示位置を変更したい場合は、以下の操作を行います。

- 1. Main 画面を表示します。
- 2. 画面左端のカメラー覧表示で操作対象のカメラを選択します。
- 3. Target Position Set ボタンを ON 状態(赤色)にします。現在の表示位置が十字で表示されます。
- 4. カメラ映像を左クリックして、表示位置を設定します。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

・表示位置をカメラ映像の外周部に設定することはできません。

### 追尾中の Zoom 倍率設定

以下の手順で、追尾中の Zoom 倍率を設定することができます。



- 1. Main 画面を表示します。
- 2. 画面左端のカメラ一覧表示で操作対象のカメラを選択します。

3. Zoom 倍率を手動で設定する場合、カメラコントローラーの Zoom 位置制御スライダー/ボタンで 設定を行います。 4. あらかじめ設定された Zoom 倍率に設定する場合、Angle の UpperBody / Full Body / Full のいずれか のボタンをクリックします。選択に応じた Zoom 倍率に変更されます。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

- ・Zoom 倍率を短時間で大きく変化させた場合、追尾対象がロストすることがあります。
- ・追尾対象の表示位置が画面中央以外の状態で拡大方向の Zoom を行った場合、追尾対象がロストすることがあります。
- ・Angle の UpperBody / FullBody / Full のいずれかが選択されている場合、追尾対象を検出したときに 自動で選択に応じた Zoom 倍率に変更を行います。Zoom 倍率を変更されたくない場合は、Angle を OFF に設定してください。

## 追尾対象の検出マスク領域設定

追尾対象を検出するときのマスク領域(カメラ映像の中で検出時に使用しない領域)を設定することができます。

設定は以下の手順で行います。



- 1. Main 画面を表示します。
- 2. 画面左端のカメラー覧表示で操作対象のカメラを選択します。
- 3. カメラ映像の右側にあるスライダーのつまみを操作して、画面上側と画面下側のマスク領域をそれ ぞれ設定します。設定は即座に反映されます。

## カメラの追尾を行わない領域の設定

カメラ映像の中で、追尾対象が移動してもカメラの追尾を行わない領域を設定することができます。 設定は以下の手順で行います。



- 1. Main 画面を表示します。
- 2. 画面左端のカメラー覧表示で操作対象のカメラを選択します。
- 3. カメラ映像上でマウスを右クリックした後にドラッグすると、黄色の線で領域が表示されます。 マウスのドラッグを終了すると、設定が完了します。

(Tracking 欄の Setting ボタンで表示される追尾設定ウィンドウの Tracking Disable Area に値が設定 されます)

4. 領域の指定を解除するときは、カメラ映像の範囲外でマウスを右クリックします。

(Tracking 欄の Setting ボタンで表示される追尾設定ウィンドウの Tracking Disable Area に設定されていた値がクリアされます)

## カメラの Pan/Tilt 可動範囲限界の設定

リモートカメラの Pan/Tilt の可動範囲限界を設定することができます。



- 1. Main 画面を表示します。
- 2. 画面左端のカメラー覧表示で操作対象のカメラを選択します。
- Pan/Tilt Limitation 項目の上下左右ボタンで、それぞれの方向の可動範囲限界を設定します。
  ボタンを OFF (灰色) →ON (赤色) にした場合:

ON にした時点のカメラ位置が、その方向の可動範囲の限界位置として設定されます。 ボタンを ON (赤色)→OFF (灰色) にした場合:

OFF にした方向の可動範囲限界の設定を解除します。

# Crop モードでの追尾動作

## Crop モードについて

Crop モードでは、リモートカメラの Crop 枠を利用した追尾動作を行うことができます。

イエロー/グリーン/マゼンタの3つのCrop枠に対して、それぞれ別の追尾対象を設定して追尾動作を行うことができます。

## 画面の説明

## View 画面

本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「画面の説明」→「View 画面」を参照ください。

## Main 画面

画面上部の Main タブをクリックすると Main 画面が表示されます。 Main 画面は以下の2つのエリアで構成されます。

- ・追尾操作エリア
- ・カメラコントローラー



Main 画面

#### ・追尾操作エリア

追尾操作を行うためのボタン類が集まったエリアです。



#### ①カメラ名

操作対象となっているカメラの登録名を表示します。

#### ②SDI 出力

3G-SDIOut から映像が出力されている場合、赤色で点灯します。

Output ボタンをクリックすることにより、カメラの SDIOutput を切り替えることができます。

#### ③Crop 映像

Crop された映像が表示されます。

#### ④顔設定表示

顔認証の認証元として設定されている人物の顔写真と名前が表示されます。

#### ⑤Tracking Start/Stop ボタン

追尾対象が存在するとき、リモートカメラの Crop 枠制御を行うかどうかを設定します。

ON (赤色) :

追尾対象の動きに合わせて、各色の Crop 枠制御を行います。

OFF (灰色) :

Crop 枠制御は行いません。

#### ⑥Select Face ボタン

Select Face ウィンドウを表示します。

Select Face ウィンドウでは、顔認証の認証元として使用する顔データの選択を行うことができます。

#### ⑦カメラ映像・追尾対象表示

- 1. リモートカメラから取得した映像が表示されます。
- 追尾対象を示す矩形が表示されます。
  ※上記の画像では、例としてイエロー枠の追尾対象である人物枠のみを表示しています。
  - ・追尾方式が Template matching のとき

青色の矩形:追尾対象の位置を示しています。

黄色の矩形(小): 追尾対象の顔が検出されている時に表示される

黄色の矩形(大):現在の Crop 枠の位置を表示しています。

- ※追尾対象が存在しない時、または追尾対象を見失った時は、 Crop 枠以外は表示されなくなります。
- ・追尾方式が Deep Learning (GPU)のとき

青色の矩形:追尾対象の位置を示しています。

赤色の矩形:人体の位置を示しています。

黄色の矩形(小):追尾対象の顔が検出されているときに顔の位置を表示します。

黄色の矩形(大):現在の Crop 枠の位置を表示します。

- ※追尾対象が存在しない時、または追尾対象を見失った時は、 Crop 枠以外は表示されなくなります。
  - ※(グリーン枠、マゼンタ枠の追尾対象である顔の矩形は

黄色ではなく、緑色またはマゼンタ色で表示されます。)

#### ⑧マスク領域設定スライダー

追尾対象を検出するときのマスク領域(カメラ映像の中で検出時に使用しない領域)を設定します。 領域は画面の上側と下側のそれぞれを設定することができます。

#### ⑨CropAdjustSelect ボタン

3つの枠のうち、どの Crop 枠について設定を行うのかを指定するのに使用します。

#### **⑩Target Position** ボタン

上部切り出し映像を左クリックしたときの動作を設定します。

ON(赤色):

上部切り出し映像を左クリックすると、追尾対象の表示位置をクリックした位置に変更します。

#### ⑪設定ボタン

クリックすると、設定ウィンドウを表示します。

#### <sup>12</sup>Crop 枠制御

・Tracking が ON の時

追尾中はクロップ枠と人物の頭の位置との距離を調整することができます

 Tracking が OFF の時 追尾中でない場合は、クロップ枠を手動で動かすことができます

#### 13最小化ボタン

映像表示部分を下に閉じることができます。

#### ⑭最小化解除ボタン

映像表示部分を再度表示させることができます。

#### ⑮Crop 枠の制御スピード調整部

Crop 枠を手動で制御する際の移動速度、 及び、Crop 枠のズーム制御時のズーム速度を調整することができます。

#### <sup>16</sup>Crop 枠のズーム制御部

Crop 枠のズーム値を制御することができます。
 ※ズーム制御は AW-UE100 のみで利用可能です。
 また、追尾中はズームの操作を行うことができません。

#### ・カメラコントローラー

View 画面のものと機能は同等です。

#### ・設定ウィンドウ

Main 画面の Setting ボタンをクリックすると本ウィンドウが表示されます。 本ウィンドウでは映像表示および追尾に関する設定を行うことができます。

Setting	
1 Crop Frame Display ON/OFF	
yellow yellow	Green 🖌 Magenta
2 Target Lost Action ON/OFF	
3 Trigger of lost state judgement :	Body
4 Duration before judgement of lost state (1-30)	5 v Sec
5 Duration before execution of home position (1-30)	3 Sec
6 Home Position Setting	
<b>7</b> Sensitivity Level: (1-10)	10
9	OK Cancel

#### **①Crop Frame Display ON/OFF**

Main 画面の映像表示に Crop 枠を表示するかどうかを設定します。 チェック時:枠を表示 非チェック時:枠を非表示

#### **②Target Lost Action ON/OFF**

ロスト時に Home Position に戻る動作を行うかどうかを設定します チェック時:ロスト時に HomePosition に戻る動作を行う 非チェック時:動作を行わない

#### **③**Trigger of lost state judgement

ロスト判定を行う対象を設定します。

Body :

人体が検出されないときにロストと判定します。

Face :

顔が規定時間検出されないとき、人体が検出されていた場合でもロストと判定します。

#### **④**Duration before judgement of lost state

Trigger of lost state judgement で Face が選択されている場合に、顔が検出されなくなってから

ロストと判定するまでの時間(秒数)を設定します。

1~30の範囲で設定可能です。

#### **5** Duration before execution of home position

追尾対象がロストしてから Crop 枠の位置をホームポジション位置に戻すまでの時間(秒数)を設 定します。 (1-30)

#### ⑥Home position ボタン

追尾対象がロストしたときに Crop 枠が戻る位置を設定します。 ボタンを押すと設定ウィンドウが開きます。

・HomePosition ウィンドウ



#### **(DHome Position Setting Mode**

HomePosition を設定するモードになっている時、上記のような表示になります。

#### ②OK ボタン

設定を有効にしてウィンドウを閉じます。

#### ③Cancel ボタン

設定をキャンセルしてウィンドウを閉じます。

#### ④CropAdjustSelect ボタン

どの Crop 枠について制御を行うのかを指定するのに使用します。

#### ⑤Crop 枠制御

十字キーを使用して、Crop 枠を制御し、 設定したい HomePosition の位置に移動させることができます。

#### **⑦Sensitivity Level**

追尾対象の動きに対する Crop 枠動作の感度を、1~10の値で設定します。

値が大きいほど、感度が高くなります。

#### ⑧OK ボタン

設定を有効にしてウィンドウを閉じます。

#### ⑨Cancel ボタン

設定をキャンセルしてウィンドウを閉じます。

#### ・Select Face ウィンドウ

Main 画面の Select Face ボタンをクリックすると本ウィンドウが表示されます。 本ウィンドウでは追尾対象とする人物の顔を設定することができます。

Face authentication	1 =	Yellow Green	Magenta 4
5		<b>2</b> Add	Edit Delete
	2 B	з	3
	6	)	7 8
	<< < 1 2		OK Cancel

#### ①枠の色の選択

追尾対象の顔を設定する Crop 枠の色を指定します。

#### ②Add ボタン

顔データ登録画面に移動します。(Settings - Face Recognition 画面参照)

#### ③Edit ボタン

顔データ編集画面に移動します。(Settings - Face Recognition 画面参照)

#### ④Delete ボタン

選択されている顔データを削除します。 いずれかのリモートカメラで追尾対象に設定されている顔データは削除できません。

#### ⑤登録されている顔データの一覧

顔データをクリックすることで選択/解除を行うことができます。選択されている顔データは背景が Yellow, Green, Magenta で表示されます。

#### ⑥ページ切り替えボタン

顔データー覧表示のページを切り替えることができます。

#### ⑦OK ボタン

設定を有効にしてウィンドウを閉じます。

#### ⑧Cancel ボタン

設定をキャンセルしてウィンドウを閉じます。

## Settings – Camera 画面

本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「画面の説明」→「Settings」を参照ください。

## Settings - Face Recognition 画面

本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「画面の説明」→「Settings」を参照ください。

### Settings – Tracking 画面

本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「画面の説明」→「Settings」を参照ください。

## 初期設定

## リモートカメラ本体の設定

本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「初期設定」→「リモートカメラ本体の設定」を参照ください。

### リモートカメラの設置設定

本ソフトウェアの初回起動時は、リモートカメラの追加を行ってください。

1. 画面左上の Settings ボタンをクリックします。



2. Settings 画面の Camera タブをクリックします。

(i) Auto Tracking Software	P1	VIEW	MAN			
		\$100	en Setting			
		<b>EXCEPTION</b>				
				100000	(M) (1 (4 (1)))	
	Name:	IP Address:		Port No:	Now Connecting	
	Cenera 1	192,168,0,10				
	Camera 7	100,144,0,11				
	Carners 3	192, 168, 6 12				
	Canera 4	107,164,0.13				
	Canara 5	192,166,0,14				
	Cenera II	190, 168, 0, 15				
	Calvers 7	192,168,0,16				
	Canvers 8	192,168,0.17				
	Camera 9	192,168.0.18				
	Centers 10	192,168,619				

3. カメラの設定を行います。

カメラの台数分、以下の登録作業を行ってください。

(1) Add ボタンをクリックしてカメラ登録画面に移動します。

O managements	ALC: NO		YNDW	104 M			
			System Se	eting			
			Cores 1		- Bankar		
					International In	AND COMPANY	
		No.	# Address			New Corner Sing	
		Camera 1	190 168 0 10		100		
		Gamera 7	192 148 0 11		-		
		Camera 1	102.168.0.12		-		
		Camera 6	192 144 0 17		100		
		Centers 5	192, 168, 0, 14		-80		
		Centers 6	192, 168, 0, 15				
		Camera 7	192,168.0.16		80		
		Cenera 8	190.198.0.17				
		General <sup>3</sup>	100.168.0.18				
		Cenera 10	192,198,0.19				

(2) 以下の項目を入力します。

手動で項目を入力する方法と、カメラを検索して自動で入力する方法があります。

Name:カメラの名称

IP Address:カメラの IP アドレス

PortNo:カメラが使用するポート番号(デフォルトは80)

Login:カメラのアカウント

Password:カメラのパスワード

			Camera	Face Recognition	
Add Camera	Auto Search				
Name:	AW-UE150			]	
IP Address:	192.168.0.10				
Port No:	80				
Login:	admin				
Password:	•••••				
Height:	250	cm			
Distance:	1000	cm			
Max Zoom:	100	%			
Angle Zoom(Upper Body):	0	% 🕊 Auto			
Angle Zoom(Full Body):	0	% 🚽 Auto	O	peration after connection:	
Angle Zoom(Full):	0	% 📕 Auto		Facing the front	
· · · g· · = · · · · (· = · · ).				Move to preset position	Preset 1
				Do nothing	
Image Capture Type:	JPEG H.2	264			
Tracking Mode:	🔵 PTZ 🛛 🗧 CR	OP			
Crop Mode:	1080 72	0		ок	Cancel

- ・手動で入力する場合
  - 1. 各項目のボックスに移動して、値を入力します。
  - 追尾の動作モードを Crop モードに設定します。
    Tracking Mode: Crop を選択してください。
    Crop Mode: Crop 枠のサイズを選択してください。
  - 3. OK ボタンをクリックして登録を完了します。
- ・自動で入力する場合
  - 追尾の動作モードを Crop モードに設定します。 Tracking Mode: Crop を選択してください。 Crop Mode: Crop 枠のサイズを選択してください。
  - 2. Auto Search ボタンをクリック
    - ネットワーク上に存在するカメラの一覧が表示されます。
    - 一覧からいずれかのカメラ1台を選択して OK ボタンでウィンドウを閉じると 一部の項目が自動で入力されます。



3. OK ボタンをクリックして登録を完了します。

※Height, Distance, Max Zoom Angle Zoom(Upper Body, Full Body, Full)の項目は、Crop モードでは 使用いたしませんので、デフォルトの値のままで構いません。

### 追尾方式の設定

本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「初期設定」→「追尾方式の設定」を参照ください。

## 顔認証用のデータ設定

本書の「PTZ モードでの追尾動作」→「顔認証用のデータ設定」を参照ください。

## 追尾操作の説明

## リモートカメラへの接続/切断

追尾処理を行うときにはリモートカメラへの接続を、追尾処理を終了するときにはリモートカメラからの 切断を行う必要があります。

・接続手順

1. View 画面または Main 画面で接続したいカメラの Connect ボタンをクリックします。



2. 接続が正しく行われれば、Connect ボタンが Disconnect ボタンに変化します。

・切断手順

View 画面または Main 画面で切断したいカメラの Disconnect ボタンをクリックします。

## 接続できるカメラ数の上限

本ソフトウェアで接続できるカメラは1台までです。 他のカメラに接続したい場合は、接続中のカメラを切断した後に、接続操作を行ってください。

### 追尾処理の開始

#### ・自動で追尾を開始するとき

追尾対象を自動で検出して追尾を開始することができます。 設定は以下の手順で行います。



- 1. View 画面で追尾処理を行うカメラの Connect ボタンをクリックして、接続を行います。
- 2. Main ボタンを押し、Main 画面を表示します。
- 3. 顔認証機能により設定された人物の顔を検出する場合は、以下の手順で顔認証機能を設定します。
  - ・特定の人物を対象にする場合

①Select Face ボタンをクリックして Select Face 画面を表示します。

②Select Face 画面で追尾対象とする人物の顔データを選択して OK ボタンをクリックし、 Select Face 画面を閉じます。

③カメラ映像内で追尾対象の顔が検出されると、追尾処理を開始します。

4. Tracking Start/Stop ボタンを ON に設定すると、リモートカメラの Crop 枠制御動作が有効になり、 追尾動作を開始します。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

・顔認証機能の顔データ設定はカメラ毎に記憶されます。

### ・手動で追尾を開始するとき

手動で追尾対象を選択して追尾を開始するときは、以下の手順で操作を行います。

- 1. View 画面で追尾処理を行うカメラの Connect ボタンをクリックして、接続を行います。
- 2. Main 画面を表示します。
- 3. 顔認証用の顔データが選択されている場合は、Select Face ボタンをクリックして Select Face 画面を 表示して、顔データの選択を解除します。
- 4. Crop Adjust Select で、追尾対象を設定したい枠の色を選択します。
- 5. カメラ映像の中で追尾対象としたい箇所を左クリックすると、その箇所にある物体を追尾対象とし て処理を開始します。
- 6. Tracking Start/Stop ボタンを ON に設定すると、リモートカメラの Crop 枠制御動作が有効になり、 追尾動作を開始します。

#### $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$

・Crop Adjust Select で、追尾対象を設定したい枠の色を選択し、カメラ映像内に人物の顔が検出され ている場合に顔をダブルクリックすると、その顔データを顔認証の認証元として設定します。この顔 データは保存されません。設定された顔データを解除したいときは、Select Face 画面で一度別の顔を選 択し、次に選択を解除してください。

### 追尾処理の中止

追尾処理を中止するときは以下の操作を行います。

- 1. Tracking Start/Stop ボタンを OFF 状態(灰色) にします。
- 2. 追尾処理が中止されます。

## 追尾対象の変更

追尾動作中に追尾対象を変更したいときは以下の操作を行います。

- ・顔認証機能を使用している場合
  - 1. Select Face ボタンをクリックして Select Face 画面を表示します。
  - 2. Select Face 画面で新しい追尾対象にしたい人物の顔データを選択して OK ボタンをクリックし、 Select Face 画面を閉じます。
  - 3. カメラ映像内に新しく追尾対象とした人物の顔が検出されると、追尾処理が開始されます。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{h} >$ 

カメラ映像内に人物の顔が検出されている場合に顔をダブルクリックすると、その顔データを顔認 証の認証元として設定します。この顔データは保存されません。設定された顔データを解除したい ときは、設定された顔データを解除したいときは、Select Face 画面で一度別の顔を選択し、次に選 択を解除してください。

#### ・顔認証機能を使用していない場合

- 1. Crop Adjust Select で、追尾対象として設定したい枠の色を選択します。
- 2. カメラ映像を左クリックします。
- 3. 左クリックした箇所にある物体を新しい追尾対象として、処理を開始します。

## Crop 枠の手動制御

Main 画面の Crop Adjust Select 及び、その下の十字キーを使用して、Crop 枠を手動で移動させることができます。



設定は以下の手順で行います。

- 1. CropAdjustSelect で、移動させたい色を選択します。
- 2. 十字キーを使用して、枠を移動させることができます。

#### ※制約事項

Tracking が ON になっている枠はマニュアル操作ができません。

## 追尾対象の検出マスク領域設定

追尾対象を検出するときのマスク領域(カメラ映像の中で検出時に使用しない領域)を設定することができます。

設定は以下の手順で行います。



- 1. Main 画面を表示します。
- 2. カメラ映像の右側にあるスライダーのつまみを操作して、画面上側と画面下側のマスク領域をそれ ぞれ設定します。設定は即座に反映されます。

## カメラの追尾を行わない領域の設定

カメラ映像の中で、追尾対象が移動してもカメラの追尾を行わない領域を設定することができます。 設定は以下の手順で行います。



- 1. Main 画面を表示します。
- 2. Crop Adjust Select で、追尾対象を設定したい枠の色を選択します。

3. カメラ映像上でマウスを右クリックした後にドラッグすると、Yellow 枠選択時は黄色の点線(Green 選択時は緑、Magenta 選択時はマゼンタ) で領域が表示されます。

マウスのドラッグを終了すると、設定が完了します。

4. 領域の指定を解除するときは、カメラ映像の範囲外でマウスを右クリックします。

# カメラコントローラーの操作

## カメラコントローラーについて

カメラコントローラーはリモートカメラの各種操作を行うことができます。

対応している操作は以下の通りです。

- ・PTZ 操作
- ・プリセット登録/呼び出し/削除
- ・画質調整
- ・Web 画面呼び出し

カメラコントローラーを使用するときには、以下の手順で操作を有効にする必要があります。

- 1. View 画面または Main 画面でカメラへの接続を行います。
- 2. View 画面または Main 画面のカメラー覧表示で操作対象のカメラを選択します。

## カメラの PTZ 操作

リモートカメラの Pan/Tilt、Zoom を操作することができます。



#### ①Pan/Tilt 速度制御部

Pan/Tilt ボタンまたはスライダーで、カメラを移動させるときの移動速度を設定します。スライダーの赤色バーで現在の設定値を表示します。

#### ②Pan/Tilt ボタン

ボタンをクリックすると、対応した方向にカメラを移動します。

操作部中央の丸ボタンをクリックすると操作部の表示が切り替わり、マウスドラッグで任意の方向 にカメラを移動させることができます。

#### ③Zoom 位置制御部

T/W ボタンまたはスライダーでリモートカメラの Zoom 位置を設定します。

スライダーの赤色バーで現在の設定値を表示します。

#### $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$

・追尾動作中に Pan/Tilt ボタン操作が行われた場合、追尾動作は中止されます。

## カメラのプリセット登録/呼び出し/削除

リモートカメラのプリセット登録/呼び出し/削除を行うことができます。



### ・プリセット登録

- 1. Pan/Tilt ボタンと Zoom 位置制御スライダー/ボタンで登録したい位置にカメラを移動します。
- 2. Preset エリア左下の SET ボタンをクリックして ON 状態(赤色)にします。
- 3. Preset エリアの Preset1~Preset9 のいずれかのボタンをクリックすると、現在のカメラ位置をプリセットに登録します。ボタンには登録時のサムネイルが表示されます。

### ・プリセット呼び出し

- 1. Preset エリア左下の SET ボタンをクリックして OFF 状態(灰色)にします。
- 2. Preset エリアの Preset1~Preset9 のいずれかのボタンをクリックすると、プリセットが呼び出されます。

### ・プリセット削除

- 1. Preset エリア右下の Clear ボタンをクリックして ON 状態(赤色)にします。
- 2. Preset エリアの Preset1~Preset9 のいずれかのボタンをクリックすると、プリセットが削除されます。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

・追尾動作中にプリセット呼び出しが行われた場合、追尾動作は中止されます。

## カメラの画質調整

リモートカメラの画質調整を行うことができます。

以下の項目が調整可能です。

- Focus
- Iris
- Gain
- ・ホワイトバランス
- Shutter
- ND Filter



#### ①Focus 制御部

Auto をクリックすると、AutoFocus の ON/OFF が切り替わります。

AutoFocus が ON のときはリモートカメラが自動で Focus を設定します。

AutoFocus が OFF のときは Far/Near ボタンとスライダーでリモートカメラの Focus を設定します。

#### ②Iris 制御部

Auto をクリックすると、AutoIrisの ON/OFF が切り替わります。

AutoIris が ON のときはリモートカメラが自動で Iris を設定します。

AutoIris が OFF のときは+/-ボタンとスライダーでリモートカメラの Iris を設定します。

#### ③Gain 制御部

上下ボタンでリモートカメラの Gain を設定します。

#### ④WB 制御部

上下ボタンでリモートカメラのホワイトバランスモードを設定します。

AWB ボタンをクリックするとリモートカメラが自動ホワイトバランス調整を行います。

ABB ボタンをクリックするとリモートカメラが自動ブラックバランス調整を行います。

#### ⑤Shutter 制御部

上下ボタンでリモートカメラの Shutter を設定します。

#### ⑥ND Filter 制御部

上下ボタンでリモートカメラの ND Filter を設定します。

 $< \mathcal{I} - \mathcal{h} >$ 

・リモートカメラの機種や動作モードの組み合わせによっては、一部項目が調整できない場合があります。詳細は各リモートカメラの操作説明書を参照ください。

## カメラの Web 画面呼び出し

リモートカメラの Web 画面を呼び出すことができます。

カメラコントローラー右下の Go ボタンをクリックすると、Web ブラウザの別タブでリモートカメラの Web 管理画面が開きます。



 $< \mathcal{I} - \mathcal{F} >$ 

・お使いの Web ブラウザによっては、リモートカメラの Web 管理画面の一部表示が乱れるなどの症状 が発生する場合があります。

# アクティベーション

## 試用開始

本ソフトウェアは試用開始から90日間は試用期間となっており、無償で使用することができます。試用 開始は以下の手順で行うことができます。

#### 試用開始の手順

1. 本ソフトウェアがスタンドアローン版の場合:

Windows のメニューから

 $[\mathcal{A}\mathcal{P}-\mathcal{N}] \rightarrow [\mathcal{P}\mathcal{P}\mathcal{P}\mathcal{A}] \rightarrow [Panasonic Auto Tracking Software (Ver. 4)] \rightarrow [Activation]$ 

をクリックします。

本ソフトウェアが Web アプリ版の場合:

Windows のメニューから

 $[\mathcal{A}\mathcal{P}-\mathcal{P}] \rightarrow [\mathcal{P}\mathcal{P}\mathcal{P}\mathcal{A}] \rightarrow [Panasonic Auto Tracking Software (Web appli Ver. 4)] \rightarrow [Activation]$ 

をクリックします。

2. アクティベーションプログラムの初回起動時はユーザー情報の登録画面が表示されますので、各項 目に情報を入力して Apply ボタンをクリックしてください。

Edit User Infomation			?	×
Organization : Country :	Select			<b>_</b>
System ID : AW-SF100:4849409520190120202623				
	Apply	Car	ncel	

3. アクティベーションプログラムのウィンドウが表示されます。
| 👔 Auto Tracking Activation Manager — 🗆 🗙 |                                |                        |         |         |                                  |                |    |  |
|--|--------------------------------|------------------------|---------|---------|----------------------------------|----------------|----|--|
| F  | <u>F</u> ile Tool <u>H</u> elp |                        |         |         |                                  |                |    |  |
| MODE : Normal Mode                       |                                |                        |         |         |                                  |                |    |  |
|  | Model No                       | Model Name             | Status  | Date    | Remarks                          | KeyCode        |    |  |
|  | W0100                          | AW-SF100 for Panasonic | Initial | 0000000 | Panasonic Auto Tracking Software | 00000-00000-0. | .  |  |
|  |                                |                        |         |         |                                  |                |    |  |
|  |                                |                        |         |         |                                  |                |    |  |
|  |                                |                        |         |         |                                  |                |    |  |
|  | Ċ Update                       | 2019/01/20 20:26:23    |         | 숨 Trial | O Activation                     | G Quit         |    |  |
|  |                                |                        |         |         |                                  |                | .: |  |

- 4. Model No W0100の行を選択して Trial ボタンをクリックしてください。
- 5. 本ソフトウェアの試用が開始されます。
- $< \mathcal{I} \mathcal{F} >$ 
  - ・試用期間の残り日数は Camera Select 画面の左下に表示されます。

# アクティベーション登録

試用期間終了後はリモートカメラへの接続ができなくなり、本ソフトウェアを使用することができません。 継続してお使いいただくには、キーコードをご購入いただき、以下の手順でアクティベーション登録を行 っていただく必要があります。

### アクティベーション登録の手順

- 1. PC をインターネットに接続してください。
- 2. 本ソフトウェアがスタンドアローン版の場合:

Windows のメニューから

 $[\mathcal{A}\mathcal{P}-\mathcal{P}] \rightarrow [\mathcal{P}\mathcal{P}\mathcal{P}\mathcal{P}\mathcal{A}] \rightarrow [Panasonic Auto Tracking Software (Ver. 4)] \rightarrow [Activation]$ 

をクリックします。

本ソフトウェアが Web アプリ版の場合:

Windows のメニューから

 $[\mathcal{A}\mathcal{G} - \mathbb{N}] \rightarrow [\mathcal{C}\mathcal{D}\mathcal{G}\mathcal{G}] \rightarrow [Panasonic Auto Tracking Software (Web appli Ver. 4)] \rightarrow [Activation]$ 

をクリックします。

3. アクティベーションプログラムのウィンドウが表示されます。

👔 Auto Tracking Activation Manager — 🗆 🗙							
<u>F</u> ile Tool <u>H</u> elp							
MODE : Normal Mode							
м	odel No	Model Name	Status	Date	Remarks	KeyCod	le
W	0100	AW-SF100 for Panasonic	Initial	0000000	Panasonic Auto Tracking Software	00000-0000	0-0
(	🕇 Update	2019/01/20 20:26:23		😭 Trial	O Activation	<b>B</b> (	Quit
							.:

4. Model No W0100の行を選択して Activation ボタンをクリックしてください。

5. キーコード入力画面が表示されますので、キーコード入力欄にご購入いただいたキーコードを入力 してください。

6. OK ボタンをクリックすると、アクティベーションが行われ、本ソフトウェアの継続利用が可能となります。

- $< \mathcal{I} \mathcal{h} >$ 
  - ・1 つのキーコードで登録できる PC は 1 台までです。複数台の PC で本ソフトウェアをご使用いただく 場合は、PC の台数分のキーコードをご購入いただき、アクティベーション登録を行ってください。

# アクティベーション解除

本ソフトウェアを使用する PC を変更する場合は、以下の手順でアクティベーション解除を行った後に、 新しい PC でアクティベーション登録を行ってください。

### アクティベーション解除の手順

- 1. PC をインターネットに接続してください。
- 2. 本ソフトウェアがスタンドアローン版の場合:

Windows のメニューから

 $[\mathcal{A}\mathcal{B} - \mathbb{N}] \rightarrow [\mathcal{P}\mathcal{D}\mathcal{D}\mathcal{A}] \rightarrow [Panasonic Auto Tracking Software (Ver. 4)] \rightarrow [Activation]$ 

をクリックします。

本ソフトウェアが Web アプリ版の場合:

Windows のメニューから

[スタート] → [プログラム] → [Panasonic Auto Tracking Software (Web appli Ver. 4)] → [Activation]<math>e > 0 3. アクティベーションプログラムのウィンドウが表示されます。

1	👔 Auto Tracking Activation Manager – 🗆 🗙								
E	<u>F</u> ile Tool <u>H</u> elp								
1	MODE : Normal Mode								
	Model No	Model Name	Status	Date	Remarks	KeyCod	le		
	W0100	AW-SF100 for Panasonic	Initial	0000000	Panasonic Auto Tracking Software	00000-00000	0-0		
						~ *			
		2019/01/20 20:26:23		😭 Irial	O Deactivation		Zuit		

- 4. Model No W0100 の行を選択して Deactivation ボタンをクリックしてください。
- 5. アクティベーションの解除が行われます。
- - ・アクティベーション解除を行うと、再度アクティベーション登録を行うまで、その PC では本ソフト ウェアを使用することができなくなります。

付録

# キーボードによる操作

PCに接続されているキーボードから一部の操作を行うことができます。

キーと操作の割り当ては以下の通りです。

+-	操作		
F1	プリセット 1 呼び出し		
F2	プリセット 2 呼び出し		
F3	プリセット 3 呼び出し		
F4	プリセット 4 呼び出し		
F5	プリセット 5 呼び出し		
F6	プリセット 6 呼び出し		
F7	プリセット 7 呼び出し		
F8	プリセット 8 呼び出し		
F9	プリセット 9 呼び出し		
↑	カメラ Tilt 上方向		
$\downarrow$	カメラ Tilt 下方向		
$\leftarrow$	カメラ Pan 左方向		
$\rightarrow$	カメラ Pan 右方向		
$\uparrow$ + $\rightarrow$	カメラ Pan/Tilt 右上方向		
$\rightarrow$ + $\downarrow$	カメラ Pan/Tilt 右下方向		
$\rightarrow$ + $\leftarrow$	カメラ Pan/Tilt 左下方向		
$\leftarrow$ + $\uparrow$	カメラ Pan/Tilt 左上方向		
Shift + ↑	カメラ Tilt 上方向 (高速)		
Shift + ↓	カメラ Tilt 下方向 (高速)		
Shift + ←	カメラ Pan 左方向 (高速)		
Shift + $\rightarrow$	カメラ Pan 右方向 (高速)		
Shift + $\uparrow$ + $\rightarrow$	カメラ Pan/Tilt 右上方向 (高速)		
Shift + $\rightarrow$ + $\downarrow$	カメラ Pan/Tilt 右下方向 (高速)		
Shift + $\downarrow$ + $\leftarrow$	カメラ Pan/Tilt 左下方向 (高速)		
Shift + ← + ↑	カメラ Pan/Tilt 左上方向 (高速)		
大文字の' T'	カメラズーム IN		
大文字の'W'	カメラズーム OUT		
大文字の' S'	Tracking Start/Stop 切り替え		

# 問題発生時の対応について

本ソフトウェアの実行中に発生する症状の原因と対応方法を示します。

### Camera Select 画面に何も表示されない。

原因1:

・リモートカメラのファームウェアが最新版になっていない。

対応1:

・下記 Web サイトからリモートカメラの最新版ファームウェアを入手して、ファームウェアのア ップデートを行ってください。

http://pro-av.panasonic.net/en/

Camera Select 画面で接続処理を行っても、Camera Status 表示が変化しない

原因:

・PCとリモートカメラの接続が正しく行われていない。

対応:

・PC とリモートカメラが正しくネットワークで接続されていること、本ソフトウェアの Setting 画 面のリモートカメラ IP アドレスが正しく設定されていることを確認してください。

Camera View 画面に映像が正しく表示されない。

原因:

・リモートカメラの設定が正しく行われていない。

対応:

 ・本ソフトウェアの導入手順書の「リモートカメラの設定」をご覧頂き、リモートカメラの設定を 行ってください。

追尾動作中、追尾対象が別の物体に切り替わる。

原因1:

・元の追尾対象の近くに動く物体がある。

対応1:

・追尾対象の近く(CameraViewの白線の矩形内)に動く物体が存在すると、そちらに追尾対象が 切り替わる場合があります。追尾対象としたい物体の近くには、動く物体を配置しないようにし てください。

### 原因2:

・背景に直線エッジの強い静止物が存在する。

対応 2 :

・追尾中の赤枠内に静止物(直線エッジ)が入ると、そちらに追尾対象が切り替わる場合がありま す。

#### 追尾動作中、追尾対象がロストする。

原因:

・追尾対象の物体が静止している。

対応:

・追尾対象の物体が静止している場合、ロスト動作になることがあります。カメラ映像を左クリックして再度追尾対象の設定を行うか、Auto Detect ON/OFF を ON 状態(赤色)に設定して、物体が動いたときに追尾対象として設定されるようにしてください。

#### 自動検出を有効にした場合、人物の頭ではなく、手足が検出されることがある。

原因:

・手足が大きく動いている。

対応:

・追尾したい人物の顔データを設定して Face Recognition ON/OFF を ON 状態(赤色)にしてください。顔認証が機能して人物の顔が検出されるようになるため、追尾動作が改善される可能性があります。

#### カメラ映像内に複数の人物が存在する場合、意図しない人物が追尾対象となる場合がある。

原因:

・対象としたい人物より動きが大きい人物が存在する。

対応:

- ・追尾したい人物の顔データを設定して Face Recognition ON/OFF を ON 状態(赤色) にしてくださ い。顔認証が機能して人物の顔が検出されるようになるため、追尾動作が改善される可能性があ ります。
- ・本ソフトウェアの自動検出は動きがある部分を優先して検出するため、最初に動きがあった人物 が検出されます。自動検出マスク領域を設定し、検出不要なエリアを設定することにより改善さ れる可能性があります。

# アンインストール手順

- 1. Windows のコントロールパネルから「プログラムと機能」を選択します。
- 2. プログラム一覧から「Auto Tracking Software」を選択して「アンインストール」をクリックする と確認画面が表示されます。
- 3. 確認画面で「はい」をクリックするとアンインストールが行われます。

- ・本ソフトウェアの動作を停止したい場合は Windows のサービス管理画面から以下の設定を行って ください。
  - 1. 「Panasonic Auto Tracking Server」「Panasonic Tracking Control」の2つのサービスを停止する。
  - 2. 「Panasonic Auto Tracking Server」「Panasonic Tracking Control」の2つのサービスのスタート アップの種類を「手動」に変更する。

# 本製品に関するソフトウェア情報

1. This product includes software developed by the OpenSSL Project for use in the OpenSSL Toolkit (http://www.openssl.org/).

2. Software licensed in accordance with the Microsoft Public License is included in this software.

3. Software licensed in accordance with the OpenBSD License is included in this software.

4. Software licensed in accordance with the BSD License is included in this software.

Microsoft Public License (Ms-PL)

Published: October 12, 2006

This license governs use of the accompanying software. If you use the software, you accept this license. If you do not accept the license, do not use the software.

1. Definitions

The terms "reproduce," "reproduction," "derivative works," and "distribution" have the same meaning here as under U.S. copyright law.

A "contribution" is the original software, or any additions or changes to the software.

A "contributor" is any person that distributes its contribution under this license.

"Licensed patents" are a contributor's patent claims that read directly on its contribution.

2. Grant of Rights

(A) Copyright Grant- Subject to the terms of this license, including the license conditions and limitations in section 3, each contributor grants you a non-exclusive, worldwide, royalty-free copyright license to reproduce its contribution, prepare derivative works of its contribution, and distribute its contribution or any derivative works that you create.

(B) Patent Grant- Subject to the terms of this license, including the license conditions and limitations in section 3, each contributor grants you a non-exclusive, worldwide, royalty-free license under its licensed patents to make, have made, use, sell, offer for sale, import, and/or otherwise dispose of its contribution in the software or derivative works of the contribution in the software.

3. Conditions and Limitations

(A) No Trademark License- This license does not grant you rights to use any contributors' name, logo, or trademarks.

(B) If you bring a patent claim against any contributor over patents that you claim are infringed by the software, your patent license from such contributor to the software ends automatically.

(C) If you distribute any portion of the software, you must retain all copyright, patent, trademark, and attribution notices that are present in the software.

(D) If you distribute any portion of the software in source code form, you may do so only under this license by including a complete copy of this license with your distribution. If you distribute any portion of the software in compiled or object code form, you may only do so under a license that complies with this license.

(E) The software is licensed "as-is." You bear the risk of using it. The contributors give no express warranties, guarantees or conditions. You may have additional consumer rights under your local laws which this license cannot change. To the extent permitted under your local laws, the contributors exclude the implied warranties of merchantability, fitness for a particular purpose and non-infringement.

By downloading, copying, installing or using the software you agree to this license.

If you do not agree to this license, do not download, install,

copy or use the software.

License Agreement For Open Source Computer Vision Library (3-clause BSD License)

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification,

are permitted provided that the following conditions are met:

- \* Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.
- \* Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.
- \* Neither the names of the copyright holders nor the names of the contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

This software is provided by the copyright holders and contributors "as is" and any express or implied warranties, including, but not limited to, the implied warranties of merchantability and fitness for a particular purpose are disclaimed. In no event shall copyright holders or contributors be liable for any direct, indirect, incidental, special, exemplary, or consequential damages (including, but not limited to, procurement of substitute goods or services; loss of use, data, or profits; or business interruption) however caused and on any theory of liability, whether in contract, strict liability, or tort (including negligence or otherwise) arising in any way out of the use of this software, even if advised of the possibility of such damage.

Boost Software License - Version 1.0 - August 17th, 2003

Permission is hereby granted, free of charge, to any person or organization obtaining a copy of the software and accompanying documentation covered by this license (the "Software") to use, reproduce, display, distribute, execute, and transmit the Software, and to prepare derivative works of the Software, and to permit third-parties to whom the Software is furnished to do so, all subject to the following:

The copyright notices in the Software and this entire statement, including the above license grant, this restriction and the following disclaimer, must be included in all copies of the Software, in whole or in part, and all derivative works of the Software, unless such copies or derivative works are solely in the form of machine-executable object code generated by THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE, TITLE AND NON-INFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT HOLDERS OR ANYONE DISTRIBUTING THE SOFTWARE BE LIABLE FOR ANY DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

Copyright (c) 2006, Google Inc. All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

\* Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.

\* Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.

\* Neither the name of Google Inc. nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE. Copyright (c) 2008, Google Inc. All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

\* Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.

\* Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.

\* Neither the name of Google Inc. nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

A function gettimeofday in utilities.cc is based on

http://www.google.com/codesearch/p?hl=en#dR3YEbitojA/COPYING&q=GetSystemTimeAsFileTime%20license: bsd

The license of this code is:

Copyright (c) 2003-2008, Jouni Malinen <j@w1.fi> and contributors All Rights Reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

- 1. Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.
- 2. Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.
- 3. Neither the name(s) of the above-listed copyright holder(s) nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

Copyright Notice and License Terms for

HDF5 (Hierarchical Data Format 5) Software Library and Utilities

\_\_\_\_\_

HDF5 (Hierarchical Data Format 5) Software Library and Utilities Copyright 2006-2013 by The HDF Group.

NCSA HDF5 (Hierarchical Data Format 5) Software Library and Utilities

Copyright 1998-2006 by the Board of Trustees of the University of Illinois.

All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted for any purpose (including commercial purposes) provided that the following conditions are met:

- Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions, and the following disclaimer.
- 2. Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions, and the following disclaimer in the documentation and/or materials provided with the distribution.
- In addition, redistributions of modified forms of the source or binary code must carry prominent notices stating that the original code was changed and the date of the change.
- 4. All publications or advertising materials mentioning features or use of this software are asked, but not required, to acknowledge that it was developed by The HDF Group and by the National Center for Supercomputing Applications at the University of Illinois at Urbana-Champaign and credit the contributors.
- 5. Neither the name of The HDF Group, the name of the University, nor the name of any Contributor may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission from The HDF Group, the University, or the Contributor, respectively.

### DISCLAIMER:

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE HDF GROUP AND THE CONTRIBUTORS "AS IS" WITH NO WARRANTY OF ANY KIND, EITHER EXPRESSED OR IMPLIED. In no event shall The HDF Group or the Contributors be liable for any damages suffered by the users arising out of the use of this software, even if advised of the possibility of such damage. Contributors: National Center for Supercomputing Applications (NCSA) at the University of Illinois, Fortner Software, Unidata Program Center (netCDF), The Independent JPEG Group (JPEG), Jean-loup Gailly and Mark Adler (gzip), and Digital Equipment Corporation (DEC).

\_\_\_\_\_

Portions of HDF5 were developed with support from the Lawrence Berkeley National Laboratory (LBNL) and the United States Department of Energy under Prime Contract No. DE-AC02-05CH11231.

-----

Portions of HDF5 were developed with support from the University of California, Lawrence Livermore National Laboratory (UC LLNL). The following statement applies to those portions of the product and must be retained in any redistribution of source code, binaries, documentation, and/or accompanying materials:

This work was partially produced at the University of California, Lawrence Livermore National Laboratory (UC LLNL) under contract no. W-7405-ENG-48 (Contract 48) between the U.S. Department of Energy (DOE) and The Regents of the University of California (University) for the operation of UC LLNL.

#### DISCLAIMER:

This work was prepared as an account of work sponsored by an agency of the United States Government. Neither the United States Government nor the University of California nor any of their employees, makes any warranty, express or implied, or assumes any liability or responsibility for the accuracy, completeness, or usefulness of any information, apparatus, product, or process disclosed, or represents that its use would not infringe privately- owned rights. Reference herein to any specific commercial products, process, or service by trade name, trademark, manufacturer, or otherwise, does not necessarily constitute or imply its endorsement, recommendation, or favoring by the United States Government or the University of California. The views and opinions of authors expressed herein do not necessarily state or reflect those of the United States Government or the University of California, and shall not be used for advertising or product endorsement purposes.

Copyright (c) 2011 The LevelDB Authors. All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

\* Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.

\* Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.

\* Neither the name of Google Inc. nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

The OpenLDAP Public License

Version 2.8, 17 August 2003

Redistribution and use of this software and associated documentation ("Software"), with or without modification, are permitted provided

that the following conditions are met:

- 1. Redistributions in source form must retain copyright statements and notices,
- 2. Redistributions in binary form must reproduce applicable copyright statements and notices, this list of conditions, and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution, and
- 3. Redistributions must contain a verbatim copy of this document.

The OpenLDAP Foundation may revise this license from time to time. Each revision is distinguished by a version number. You may use this Software under terms of this license revision or under the terms of any subsequent revision of the license.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE OPENLDAP FOUNDATION AND ITS CONTRIBUTORS ``AS IS" AND ANY EXPRESSED OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE OPENLDAP FOUNDATION, ITS CONTRIBUTORS, OR THE AUTHOR(S) OR OWNER(S) OF THE SOFTWARE BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

The names of the authors and copyright holders must not be used in advertising or otherwise to promote the sale, use or other dealing in this Software without specific, written prior permission. Title to copyright in this Software shall at all times remain with copyright holders.

OpenLDAP is a registered trademark of the OpenLDAP Foundation.

Copyright 1999-2003 The OpenLDAP Foundation, Redwood City, California, USA. All Rights Reserved. Permission to copy and distribute verbatim copies of this document is granted.

Copyright (c) 2011-2014, The OpenBLAS Project All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

- 1. Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.
- 2. Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.
- Neither the name of the OpenBLAS project nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

This license applies to all parts of Protocol Buffers except the following:

<sup>-</sup> Atomicops support for generic gcc, located in

src/google/protobuf/stubs/atomicops\_internals\_generic\_gcc.h.
This file is copyrighted by Red Hat Inc.

 Atomicops support for AIX/POWER, located in src/google/protobuf/stubs/atomicops\_internals\_power.h.
 This file is copyrighted by Bloomberg Finance LP.

Copyright 2014, Google Inc. All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

\* Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.

\* Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.

\* Neither the name of Google Inc. nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

Code generated by the Protocol Buffer compiler is owned by the owner of the input file used when generating it. This code is not standalone and requires a support library to be linked with it. This support library is itself covered by the above license.

Faster R-CNN

The MIT License (MIT)

Copyright (c) 2015 Microsoft Corporation

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

\*\*\*\*\*

### THIRD-PARTY SOFTWARE NOTICES AND INFORMATION

This project, Faster R-CNN, incorporates material from the project(s) listed below (collectively, "Third Party Code"). Microsoft is not the original author of the Third Party Code. The original copyright notice and license under which Microsoft received such Third Party Code are set out below. This Third Party Code is licensed to you under their original license terms set forth below. Microsoft reserves all other rights not expressly granted, whether by implication, estoppel or otherwise.

### COPYRIGHT

1.

All contributions by the University of California: Copyright (c) 2014, 2015, The Regents of the University of California (Regents) All rights reserved.

All other contributions: Copyright (c) 2014, 2015, the respective contributors All rights reserved.

Caffe uses a shared copyright model: each contributor holds copyright over their contributions to Caffe. The project versioning records all such contribution and copyright details. If a contributor wants to further mark their specific copyright on a particular contribution, they should indicate their copyright solely in the commit message of the change when it is committed.

The BSD 2-Clause License

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

1. Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.

2. Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT HOLDER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

### \*\*\*\*\*\*\*\*\*\*END OF THIRD-PARTY SOFTWARE NOTICES AND INFORMATION\*\*\*\*\*\*\*\*

### **PSF LICENSE AGREEMENT FOR PYTHON 2.7.13**

- This LICENSE AGREEMENT is between the Python Software Foundation ("PSF"), and the Individual or Organization ("Licensee") accessing and otherwise using Python 2.7.13 software in source or binary form and its associated documentation.
- 2. Subject to the terms and conditions of this License Agreement, PSF hereby grants Licensee a nonexclusive, royalty-free, world-wide license to reproduce, analyze, test, perform and/or display publicly, prepare derivative works, distribute, and otherwise use Python 2.7.13 alone or in any derivative version, provided, however, that PSF's License Agreement and PSF's notice of copyright, i.e., "Copyright # 2001-2016 Python Software Foundation; All Rights Reserved" are retained in Python 2.7.13 alone or in any derivative version prepared by Licensee.
- 3. In the event Licensee prepares a derivative work that is based on or incorporates Python 2.7.13 or any part thereof, and wants to make the derivative work available to others as provided herein, then Licensee hereby agrees to include in any such work a brief summary of the changes made to Python 2.7.13.
- 4. PSF is making Python 2.7.13 available to Licensee on an "AS IS" basis.
  PSF MAKES NO REPRESENTATIONS OR WARRANTIES, EXPRESS OR IMPLIED. BY WAY OF EXAMPLE, BUT NOT LIMITATION, PSF MAKES NO AND DISCLAIMS ANY REPRESENTATION OR WARRANTY OF MERCHANTABILITY OR FITNESS FOR ANY PARTICULAR PURPOSE OR THAT THE
  USE OF PYTHON 2.7.13 WILL NOT INFRINGE ANY THIRD PARTY RIGHTS.
- 5. PSF SHALL NOT BE LIABLE TO LICENSEE OR ANY OTHER USERS OF PYTHON 2.7.13 FOR ANY INCIDENTAL, SPECIAL, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES OR LOSS AS A RESULT OF MODIFYING, DISTRIBUTING, OR OTHERWISE USING PYTHON 2.7.13, OR ANY DERIVATIVE

- 6. This License Agreement will automatically terminate upon a material breach of its terms and conditions.
- 7. Nothing in this License Agreement shall be deemed to create any relationship of agency, partnership, or joint venture between PSF and Licensee. This License Agreement does not grant permission to use PSF trademarks or trade name in a trademark sense to endorse or promote products or services of Licensee, or any third party.
- 8. By copying, installing or otherwise using Python 2.7.13, Licensee agrees to be bound by the terms and conditions of this License Agreement.

## BEOPEN.COM LICENSE AGREEMENT FOR PYTHON 2.0 BEOPEN PYTHON OPEN SOURCE LICENSE AGREEMENT VERSION 1

- This LICENSE AGREEMENT is between BeOpen.com ("BeOpen"), having an office at 160 Saratoga Avenue, Santa Clara, CA 95051, and the Individual or Organization ("Licensee") accessing and otherwise using this software in source or binary form and its associated documentation ("the Software").
- 2. Subject to the terms and conditions of this BeOpen Python License Agreement, BeOpen hereby grants Licensee a non-exclusive, royalty-free, world-wide license to reproduce, analyze, test, perform and/or display publicly, prepare derivative works, distribute, and otherwise use the Software alone or in any derivative version, provided, however, that the BeOpen Python License is retained in the Software, alone or in any derivative version prepared by Licensee.
- BeOpen is making the Software available to Licensee on an "AS IS" basis.
   BEOPEN MAKES NO REPRESENTATIONS OR WARRANTIES, EXPRESS OR IMPLIED. BY WAY OF EXAMPLE, BUT NOT LIMITATION, BEOPEN MAKES NO AND DISCLAIMS ANY REPRESENTATION OR
  - WARRANTY OF MERCHANTABILITY OR FITNESS FOR ANY PARTICULAR PURPOSE OR THAT THE

USE OF THE SOFTWARE WILL NOT INFRINGE ANY THIRD PARTY RIGHTS.

4. BEOPEN SHALL NOT BE LIABLE TO LICENSEE OR ANY OTHER USERS OF THE SOFTWARE FOR ANY INCIDENTAL, SPECIAL, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES OR LOSS AS A RESULT OF USING,

- 5. This License Agreement will automatically terminate upon a material breach of its terms and conditions.
- 6. This License Agreement shall be governed by and interpreted in all respects by the law of the State of California, excluding conflict of law provisions. Nothing in this License Agreement shall be deemed to create any relationship of agency, partnership, or joint venture between BeOpen and Licensee. This License Agreement does not grant permission to use BeOpen trademarks or trade names in a trademark sense to endorse or promote products or services of Licensee, or any third party. As an exception, the "BeOpen Python" logos available at http://www.pythonlabs.com/logos.html may be used according to the permissions granted on that web page.
- By copying, installing or otherwise using the software, Licensee agrees to be bound by the terms and conditions of this License Agreement.

### **CNRI LICENSE AGREEMENT FOR PYTHON 1.6.1**

- This LICENSE AGREEMENT is between the Corporation for National Research Initiatives, having an office at 1895 Preston White Drive, Reston, VA 20191 ("CNRI"), and the Individual or Organization ("Licensee") accessing and otherwise using Python 1.6.1 software in source or binary form and its associated documentation.
- 2. Subject to the terms and conditions of this License Agreement, CNRI hereby grants Licensee a nonexclusive, royalty-free, world-wide license to reproduce, analyze, test, perform and/or display publicly, prepare derivative works, distribute, and otherwise use Python 1.6.1 alone or in any derivative version, provided, however, that CNRI's License Agreement and CNRI's notice of copyright, i.e., "Copyright † 1995-2001 Corporation for National Research Initiatives; All Rights Reserved" are retained in Python 1.6.1 alone or in any derivative version prepared by Licensee. Alternately, in lieu of CNRI's License Agreement, Licensee may substitute the following text (omitting the quotes): "Python 1.6.1 is made available subject to the terms and conditions in CNRI's License Agreement. This Agreement together with Python 1.6.1 may be located on the Internet using the following unique, persistent identifier (known as a handle):

1895.22/1013. This Agreement may also be obtained from a proxy server on the Internet using the following URL: http://hdl.handle.net/1895.22/1013."

- 3. In the event Licensee prepares a derivative work that is based on or incorporates Python 1.6.1 or any part thereof, and wants to make the derivative work available to others as provided herein, then Licensee hereby agrees to include in any such work a brief summary of the changes made to Python 1.6.1.
- 4. CNRI is making Python 1.6.1 available to Licensee on an "AS IS" basis. CNRI
  MAKES NO REPRESENTATIONS OR WARRANTIES, EXPRESS OR IMPLIED. BY WAY OF EXAMPLE,
  BUT NOT LIMITATION, CNRI MAKES NO AND DISCLAIMS ANY REPRESENTATION OR WARRANTY
  OF MERCHANTABILITY OR FITNESS FOR ANY PARTICULAR PURPOSE OR THAT THE USE OF PYTHON 1.6.1 WILL NOT INFRINGE ANY THIRD PARTY RIGHTS.
- 5. CNRI SHALL NOT BE LIABLE TO LICENSEE OR ANY OTHER USERS OF PYTHON 1.6.1 FOR ANY INCIDENTAL, SPECIAL, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES OR LOSS AS A RESULT OF MODIFYING, DISTRIBUTING, OR OTHERWISE USING PYTHON 1.6.1, OR ANY DERIVATIVE THEREOF, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY THEREOF.
- 6. This License Agreement will automatically terminate upon a material breach of its terms and conditions.
- 7. This License Agreement shall be governed by the federal intellectual property law of the United States, including without limitation the federal copyright law, and, to the extent such U.S. federal law does not apply, by the law of the Commonwealth of Virginia, excluding Virginia's conflict of law provisions. Notwithstanding the foregoing, with regard to derivative works based on Python 1.6.1 that incorporate non-separable material that was previously distributed under the GNU General Public License (GPL), the law of the Commonwealth of Virginia shall govern this License Agreement only as to issues arising under or with respect to Paragraphs 4, 5, and 7 of this License Agreement. Nothing in this License Agreement shall be deemed to create any relationship of agency, partnership, or joint venture between CNRI and Licensee. This License Agreement does not grant permission to use CNRI trademarks or trade name in a trademark sense to endorse or promote products or services of Licensee, or any third party.

8. By clicking on the "ACCEPT" button where indicated, or by copying, installing or otherwise using Python 1.6.1, Licensee agrees to be bound by the terms and conditions of this License Agreement.

#### CWI LICENSE AGREEMENT FOR PYTHON 0.9.0 THROUGH 1.2

Copyright † 1991 - 1995, Stichting Mathematisch Centrum Amsterdam, The Netherlands. All rights reserved.

Permission to use, copy, modify, and distribute this software and its documentation for any purpose and without fee is hereby granted, provided that the above copyright notice appear in all copies and that both that copyright notice and this permission notice appear in supporting documentation, and that the name of Stichting Mathematisch Centrum or CWI not be used in advertising or publicity pertaining to distribution of the software without specific, written prior permission.

STICHTING MATHEMATISCH CENTRUM DISCLAIMS ALL WARRANTIES WITH REGARD TO THIS SOFTWARE, INCLUDING ALL IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS, IN NO EVENT SHALL STICHTING MATHEMATISCH CENTRUM BE LIABLE FOR ANY SPECIAL, INDIRECT OR CONSEQUENTIAL DAMAGES OR ANY DAMAGES WHATSOEVER RESULTING FROM LOSS OF USE, DATA OR PROFITS, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, NEGLIGENCE OR OTHER TORTIOUS ACTION, ARISING OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE USE OR PERFORMANCE OF THIS SOFTWARE.

Copyright 2011, Google Inc. All rights reserved.

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

\* Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.

\* Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution. \* Neither the name of Google Inc. nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

#### SZIP Copyright and License Notice

The SZIP Science Data Lossless Compression Program is Copyright (C) 2001 Science & Technology Corporation @ UNM. All rights released.

Copyright (C) 2003-2005 Lowell H. Miles and Jack A. Venbrux. Licensed to ICs, LLC, for distribution by the University of Illinois' National Center for Supercomputing Applications as a part of the HDF data storage and retrieval file format and software library products package. All rights reserved. Do not modify or use for other purposes.

SZIP implements an extended Rice adaptive lossless compression algorithm for sample data. The primary algorithm was developed by R. F. Rice at Jet Propulsion Laboratory.

SZIP embodies certain inventions patented by the National Aeronautics & Space Administration. United States Patent Nos. 5,448,642, 5,687,255, and 5,822,457 have been licensed to ICs, LLC, for distribution with the HDF data storage and retrieval file format and software library products. All rights reserved.

Revocable (in the event of breach by the user or if required by law), royalty-free, nonexclusive sublicense to use SZIP decompression software routines and underlying patents is hereby granted by ICs, LLC, to all users of and in conjunction with HDF data storage and retrieval file format and software library products.

Revocable (in the event of breach by the user or if required by law), royalty-free, nonexclusive sublicense to use SZIP compression software routines and underlying patents for non-commercial, scientific use only is hereby granted by ICs, LLC, to users of and in conjunction with HDF data storage and retrieval file format and software library products.

For commercial use license to SZIP compression software routines and underlying patents, please contact ICs, LLC, at Address: ICs, LLC, 2040 Warren Wagon Road, P.O. Box 2236 McCall, ID 83638 Phone: (208) 315-2877. Fax: (208) 634-7720. Email: support@ics4chips.com