

Image Pro v10 動体追跡簡易マニュアル

伯東株式会社 システムプロダクツカンパニー 2019.2.14

動体追跡 / 対象物の軌跡・サイズ変化測定









① 測定メニューの動体追跡を選択する。





①:2値化の閾値を設定する。 A-





「全て自動」で測定する。





B-② マッチングで測定する。





B-(1):パターンをROIで指定する。





※各種設定



🎱 🔚 • ୬) - (୩ - 📢	🛿 🍪 🕤 🔖 🕷 🧧 Image-Pro Premier 64-bit - Gold.seq								
ファイル取込み	調整 処理	選択 カウ	ント/サイズ 測定	共有 表示	〒 自動化	アプリ カスタム	\$ 動体追跡		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
演走項目 通訳設定 違別 測定 測定	 ○ 明色 ● 暗色 テスト ● 手動 	◆ 単一自 ◆ 単一自 ◆ 年 一自 ◆ 全て自動 ◆ 「「」 結果を ◆ 「参抽出で追跡	動 割 ROI マッチング 表示 ROIで囲んで	 か 「 「 「	 「 オプション () <	 〒-夕表 〒-夕表 ドラック表 データの表示 	ヒストグラム のグラフ トラックで位置さ 位置合せ		
縮小表示欄 및 ×	Welcome 🛛 💈	Gold.seq 😣					◊ ▷ × 追跡	- 0.4	Ψ×
Image-Pro Premier							##i ## ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** ** **	● · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	動で .る。
	 ・消失、分離・合 する対象トラックのマ 					。 · 分割が可能。	<u>自動追跡</u> 遠度制限 加速度制限 最小のトラック長 運動形式 輪郭をプレビュー	 直進 現フレーム 	20 ↓ 10 ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓
	追助データ表							(秒)	0.033
							動体追跡の詳細オプシ	ヨン	*
	名前	距離(2) 距離	維(3) 距離(4)	距离推(5)	距离推(6)	距離(7) 距離(8)	▲ トラック予測フレー	-ム数	₹ 7 ν-Δ
	• T1	3.53	0.60	3.40 2.6	56 1.43	0.38	3.1 □ トラック間の動体	洪有を許す	
	= 12 = B	4.03	2.26	2,61 4.3	5/ 1.72 57 1.23	0.92	2.5 図 部分トラックを計	i di tali di t	3 🌩 71-6
	• T4	4.38	3.12	3.41 3.9	93 1.55	0.94	3.7. ロ 取入の到体のみる	サイズ 25 色度	60
	• T5	4.33	0.70	2.04 3.3	31 1.49	0.66	2.5 REE HT		(前) 注號
たクリックで図形を選ば	 ₹ ,ます。[Ctr…	74-4:1/100	17-08-23 18:28:26 106	X Y · 542 76	RGB: 134 1	34 134 画素 (+ 較正)			
		x ∃					✓ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲ ▲	ора сара сара сара сара сара сара сара с	14:17 2017/12/20