



视频云综合应用平台用户 手册

以客户为中心，用人格造产品

2020/10/14

高新兴科技集团股份有限公司

视频云综合应用平台用户手册

版本：V1.0.0

发布日期：2020-10-14

签名项目	签 名	日期	备注
制 作	李涵	2020-10-14	
更 新	莫依婷	2021-3-4	
审 核			
标 准 化			
批 准			

高新兴科技集团股份有限公司

Gosuncn Technology Group Co., Ltd.


目 录

● 前 言.....	1
● 公司简介.....	2
1 编写目的.....	3
1.1 编写目的.....	3
1.2 定义.....	3
2 系统功能介绍.....	4
2.1 系统功能.....	4
2.2 系统特点.....	4
3 系统运行环境.....	5
3.1 硬件配置要求.....	5
3.2 软件配置要求.....	6
4 用户操作手册.....	6
4.1 使用及操作说明.....	6
4.1.1 系统功能.....	6
4.1.2 系统登录与退出.....	7
4.1.3 应用门户.....	9
4.1.4 身份核查.....	12
4.1.5 多维档案.....	14
4.1.6 多维检索.....	14
4.1.7 多维技战法.....	21
4.1.8 多维 BK.....	38
4.1.9 告警订阅.....	41
4.1.10 我的收藏.....	44
5 故障分析与排除.....	46
6 附件.....	46

7	售后服务.....	46
---	-----------	----

● 前 言

声明：

●  GOSUNCN
高新兴 为高新兴科技集团股份有限公司注册商标。

● 本用户手册版权归高新兴科技集团股份有限公司所有，其任何部分未经高新兴科技集团股份有限公司书面许可，不准以任何方式对本用户手册的任何部分进行复制或抄袭。

● 用户手册中内容，如有变动，恕不另行通知。

● 公司简介

高新兴科技集团股份有限公司（原广东高新兴通信股份有限公司，以下简称“高新兴”或“高新兴科技集团”）成立于 1997 年，注册资金 17784 万，是国内监控领域领先的综合解决方案提供商及其软硬件产品制造商，已于 2010 年成功上市（股票代码 300098）。

多年来高新兴在通信监控领域深耕细作，累计为电信运营商建设 20 多万个监控点，累计为金融安防提供 100 万路视频接入服务，业务已遍布全国 31 个省市。上市后，高新兴聚焦平安城市，在安防行业持续发力，提供咨询、设计、工程、维护一站式服务，成为平安城市系统解决方案最专业领先提供商。

高新兴科技集团拥有全球领先的 HDcctv 数字高清监控系统、全系列数据监控及视频监控产品、国内领先的视频监控管理平台；率先在业内提出“融合监控”理念，融合数据监控、视频监控、网络通信、物联网、云计算等技术，打造行业“监控云”；推动视频监控智能化、数据监控可视化的新一代安防发展，重点打造平安城市、智慧城市、智能交通、智慧金融领域的视频物联网应用。

高新兴科技集团是国家布局内重点软件企业、广东省高新技术企业，广东省知识产权优势企业，设立广东省省级企业技术中心，承担着包括“国家火炬计划项目”、“广东省重点产品项目”等多个国家和地方政府的科技攻关及产业化项目，并参与了通信、安防行业多项标准的起草和制定。

高新兴将一如既往地秉承“以客户为中心，用人格造产品”的经营理念，为客户提供愈加安全、便捷、高效、节能的监控产品和服务，积极拓展视频物联网事业，创造更大社会价值。

公司总部及生产场所地址：广州市萝岗区科学城开创大道 2819 号

邮编：510530

电话总机：(020) 32068888

传真：(020) 32032888

公司网址：www.gosuncn.com

1 编写目的

1.1 编写目的

为了更好的使用视频云综合应用平台的功能,现将视频云综合应用平台的使用和配置方法整理成用户手册,方便用户使用。

1.2 定义

词汇 (缩写)	描述 (术语、缩写的描述)
DPS_DataAccessService	数据接入服务
GoUAP	认证与鉴权管理系统, 由原统一应用平台增加 API 网关功能
GoVideo	基础视频系统, 含视频+AI+级联+AR 化
GoDPS	数据处理系统
GSOMNodeUpdater.exe	节点自启动程序
GoInsight	大数据系统
DPS_DataImportDB	数据入库服务
CMS	中心管理服务 (Center Management Service), 平台的核心管理服务, 负责负载均衡调配
DGW	设备接入网关 (DeviceGateway), 负责设备的接入与控制, 负责设备以 SDK 方式、28181 (RTP) 方式、onvif (RTSP) 方式接入设备
AMS	告警管理服务 (Alarm Management Service), 负责告警设备管理、布撤防、告联动
Worker	分析服务 (Analyze Worker)
Qpid	消息总线, 负责各服务之间的通信
Kafka	高吞吐量的分布式发布订阅消息系统, 负责消息处理, 线上和离线消息通信等
DPS_DataSubscrib	1400 订阅服务

eService	
GSPackageTool	包制作工具
OpsServer	运维中心
OpsService	web 管理服务
OpsCollectGW	采集网关
OpsPCGW	OpsPlatformCollectGW 平台信息采集网关
OpsDBCW	OpsDBCCollectGW 数据库信息采集网关
OpsNetCGW	OpsNetDataCollectGW 网络信息采集网关
OpsAMS	Ops Alarm Manager Server 告警服务

2 系统功能介绍

2.1 系统功能

- [RL 应用](#)

RL 应用是通过系统对 RL 数据进行核查，验证，检索功能。包括身份核查、身份验证、全库检索（跨地市）、全库检索（本地）、RL 技战法五个模块。可进行 1：N, 1:1, 以图搜图，RL 轨迹分析。

- [CL 应用](#)

CL 应用是通过系统对 CL 数据进行展示的功能，可通过按 CL 型号、CL 颜色、车牌号码、过车时间段进行检索。

- [BK 中心](#)

BK中心可通过对RL、CL目标进行添加、编辑、删除等BK操作。通过BK目标与抓拍数据进行比对，达到某个相似度时可产生告警，并能对告警进行确认。

2.2 系统特点

- **使用 docker 环境部署**

更高效的利用系统资源，相比传统虚拟机，无论是应用执行速度还是内存损耗或文件存储，都要更高效。

快速的启动时间，更轻松的迁移、维护和拓展。

- **负载均衡**

负载均衡是将负载（工作任务）进行平衡、分摊到多个操作单元上进行运行。可有效减轻多个网络用户访问系统对网络造成的压力，解决网络拥塞问题，达到高质量的网络访问效果，同时通过负载均衡提高分发服务器的效率。

能够避免各种单点失效，既包括数据中心、服务器的单点失效，也包括专线故障引起的单点失效。

- **大数据接入与检索**

大数据主要特征是数据量大、类型繁多、价值密度低、速度快、时效高。

支持接入海量性数据，能够快速检索出相应数据，满足用户实时需求。

3 系统运行环境

3.1 硬件配置要求

表 3.1-1 硬件配置要求

序号	应用模块	区域	内存(GB)	CPU虚拟核数	磁盘	磁盘空间分区	操作系统	软件描述
1	应用服务器	32G	32	8	2	100G+300G	Centos7.6	应用服务
2	数据库服务器	32G	32	8	2	100G+300G	Windows 2012 R2	数据库服务
3	RL 数据接入服务器	32G	32	8	2	100G+300G	Windows 2012 R2	RL 数据接入服务器
4	CL 数据接入服务器	32G	32	8	2	100G+300G	Windows 2012 R2	CL 数据接入服务器
5	结构化数	32	32	8	2	100G+300	Windows	CL 数据

序号	应用模块	区域	内存(GB)	CPU虚拟核数	磁盘	磁盘空间分区	操作系统	软件描述
	据接入服务器	G				G	2012 R2	接入服务器
6	大数据接入服务器	32 G	32	8	2	100G+300 G	Centos7. 6	大数据接入服务器
7	后台服务器管理	32 G	32	8	2	100G+300 G	Centos7. 6	后台服务器管理

3.2 软件配置要求

操作系统：CentOS 7.6 64bit/ Windows 2012 R2;

数据库：PostgreSQL;

tomcat版本：8.5.51;

JDK 版本：1.8.0_212 及以上;

客户端操作系统：Windows 7，Windows 10;

客户端浏览器：Chrome64、IE11 及以上版本;

4 用户操作手册

4.1 使用及操作说明

4.1.1 系统功能

- [应用门户](#)
个人门户、数据概览、图上作战。
- [身份核查](#)

1:1RL 核验、1: N 身份核查。

- [多维档案](#)

YCYD。

- [多维检索](#)

云眼搜人、云眼搜车、一键搜索、无线采集检索、全文检索、视频结构化。

- [多维技战法](#)

RL 技战法、CL 技战法、多维碰撞、无线采集战法、图码联侦。

- [多维 BK](#)

发起 BK、BK 审批、全部任务。

- [告警订阅](#)

我的告警、全部告警。

- [我的收藏](#)

收藏记录、离线文件。

4.1.2 系统登录与退出

4.1.2.1 系统登录



图 4.1.2.1-1 登录页面

在如图所示界面输入用户名、密码，点击“登录”按钮登录。系统验证用户

名密码正确，就可以登录进入视频图像智能化应用统一门户，单击“视频云应用系统”模块，如下图所示：



图 4.1.2.1-2 系统首页

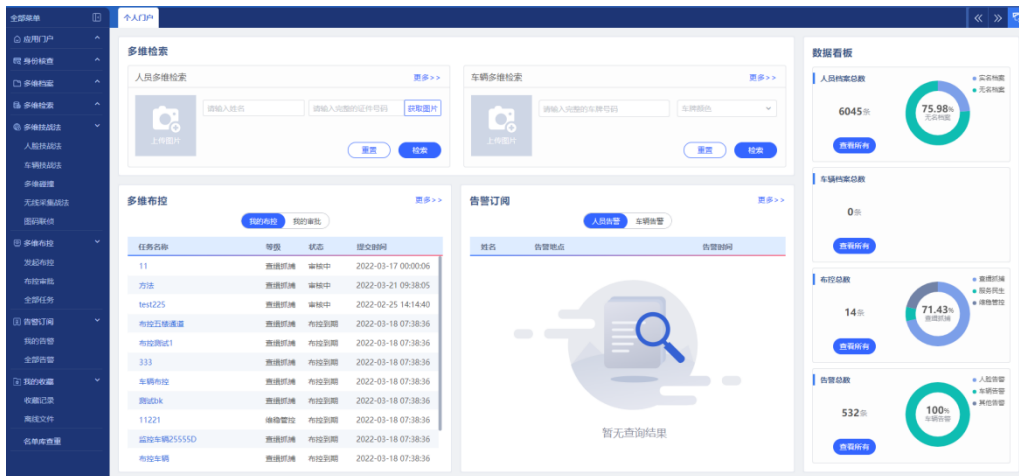


图 4.1.2.1-3 平台首页

4.1.2.2 系统退出

单击右上角系统统一门户按钮，返回高云●综合管理平台首页，如下图所示：



图 4.1.2.2-1 退出平台

单击右上角下拉按钮，选择【退出登陆】，返回系统登录页面，如下图所示：



图 4.1.2.2-2 退出系统

4.1.2.3 菜单收缩工具

在系统主界面的菜单栏，左侧的工具栏中，点击“展开”或“收缩”旁的小图标，可以看到工具栏详情。如下图所示：



图 4.12.3-1 栏目收缩工具

4.1.3 应用门户

主要分为三个部分，分别为：个人门户、数据概览和图上作战。



图 4.1.3-1 应用门户

4.1.3.1 个人门户

在个人门户界面，可以进行人员/CL 多维检索操作、多维 BK 情况/告警订阅信息和各种数据信息的查看，如下图所示：

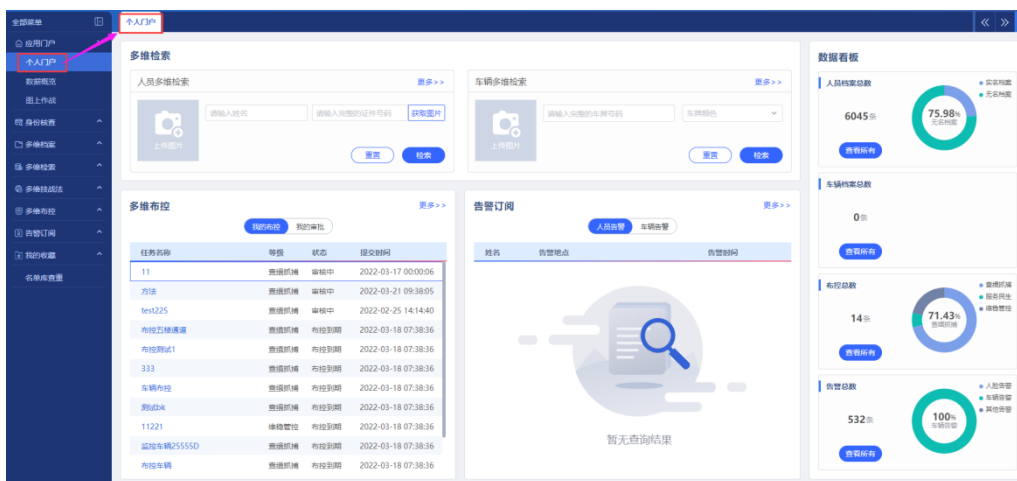


图 4.1.3.1-1 检索界面

4.1.3.2 数据概览

在数据概览界面，可以进行抓拍数据、地图信息、告警统计数据信息的查看；如下图所示：

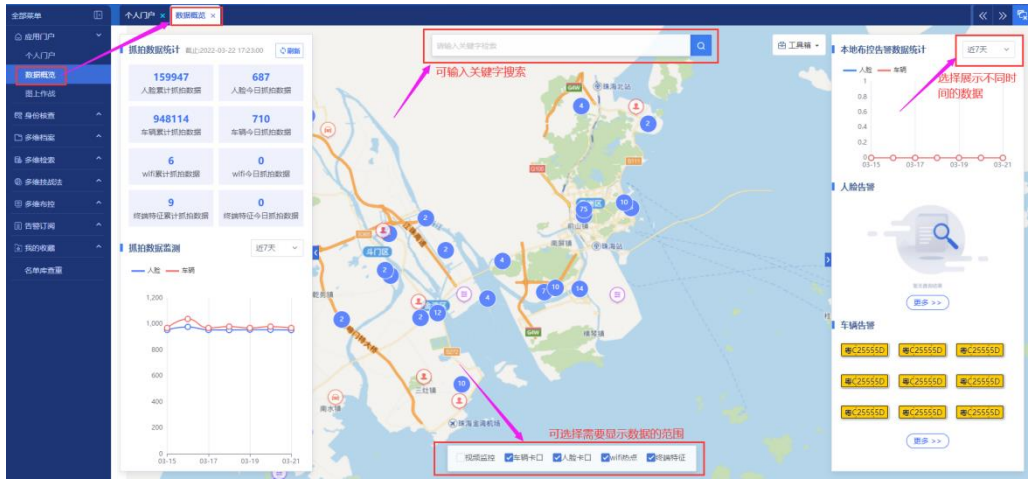


图 4.1.3.2-1 数据概览界面

1. 可通过界面上侧的搜索栏，输入关键字搜索需要查看的数据；
2. 可通过界面下侧的选择栏，选择地图界面需要显示的相关信息；
3. 界面右侧告警数据统计，可选择不同的时间段进行查看；

4.1.3.3 图上作战

在图上作战界面，可以进行 RL 卡口、CL 卡口和视频监控设备查看，地图界面会实时显示设备位置；如下图所示：

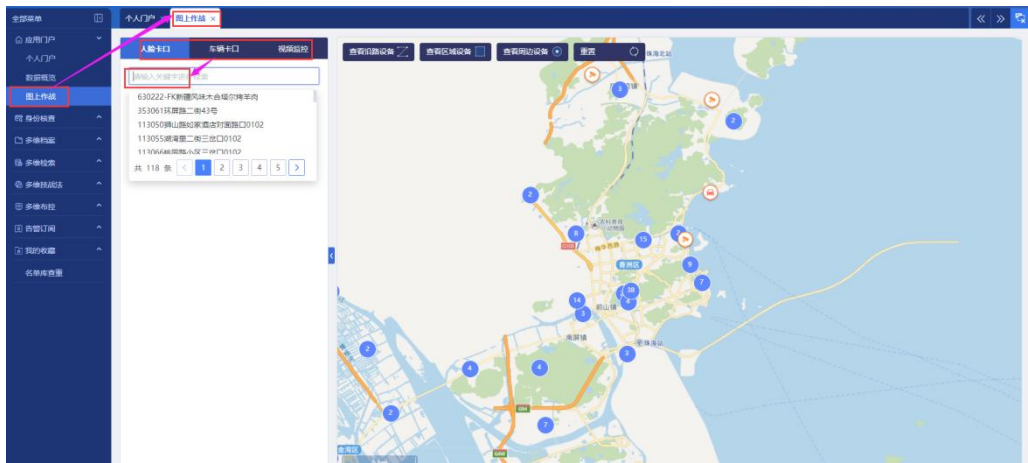


图 4.1.3.3-1 图上作战

点击地图上图标，可以显示具体的设备信息列表及设备在离线状态，如下图所示：

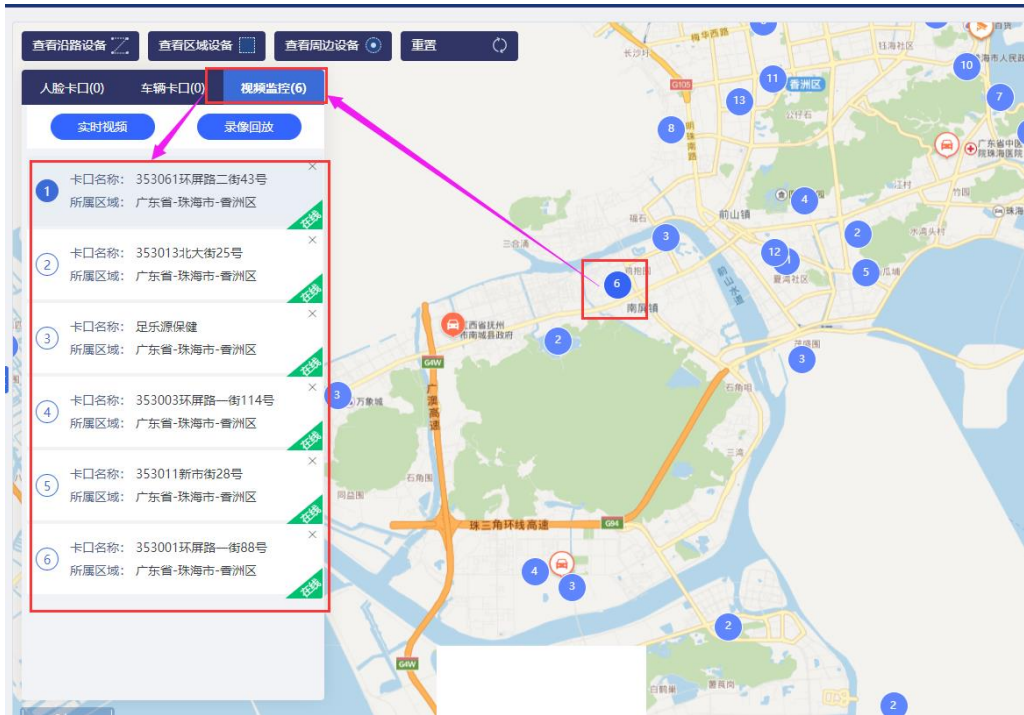


图 4.1.3.3-2 设备列表

列表设备详细展示，点击设备后，地图会自动放大到设备位置；点击列表上方可以查看该设备的实时视频和录像回放，如下图所示：



图 4.1.3.3-3 设备详细信息

4.1.4 身份核查

主要分为两个部分，分别为：1:1RL 核验和 1: N 身份核查。

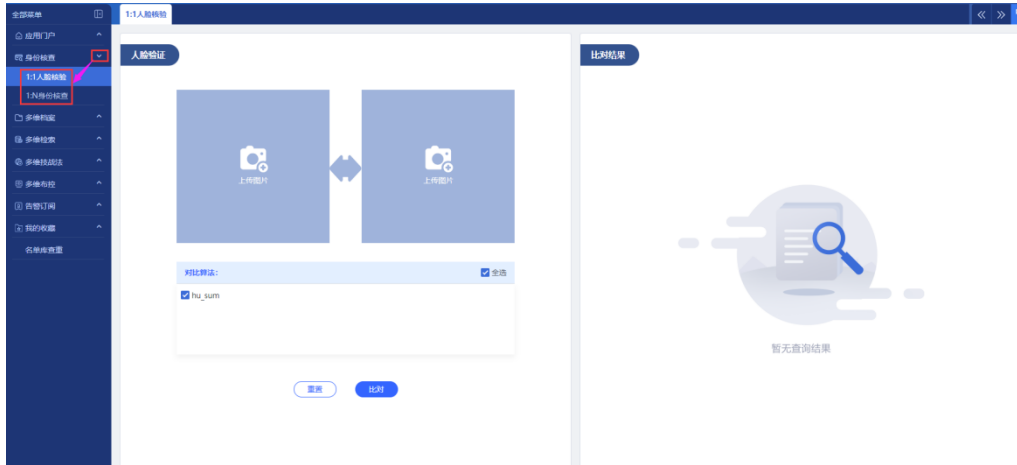


图 4.1.4-1 身份核查

4.1.4.1 1:1RL 核验

在 1:1RL 核验界面，上传需要对比的照片，然后点击【对比】，界面右侧会有对比结果显示，如下图所示：

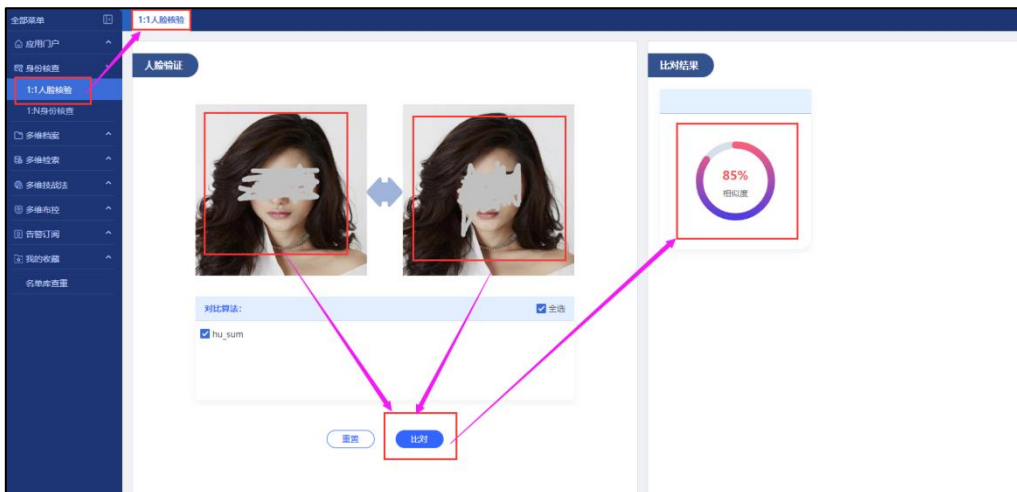


图 4.1.4.1-1 1:1RL 核验

4.1.4.2 1: N 身份核查

在 1:N 身份核查界面，上传需要核查人员的照片，然后点击【检索】，界面右侧会有检索结果显示；可以选择界面上册的工具条，增加检索条件，如下图所示：

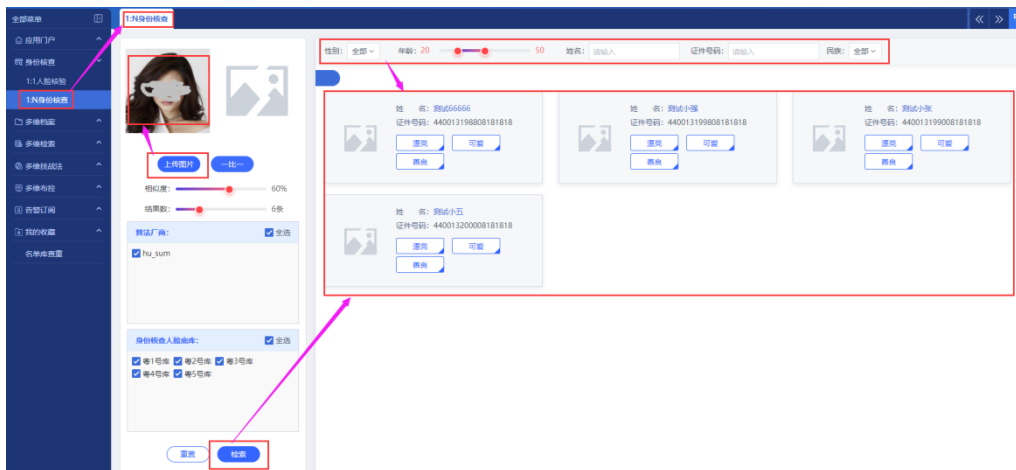


图 4.1.4.2-1 1:N 身份核查

4.1.5 多维档案

4.1.5.1 YCYD

点击进入 YCYD 界面，可根据车牌号码、车牌颜色进行筛选 CL 档案，如下图所示：

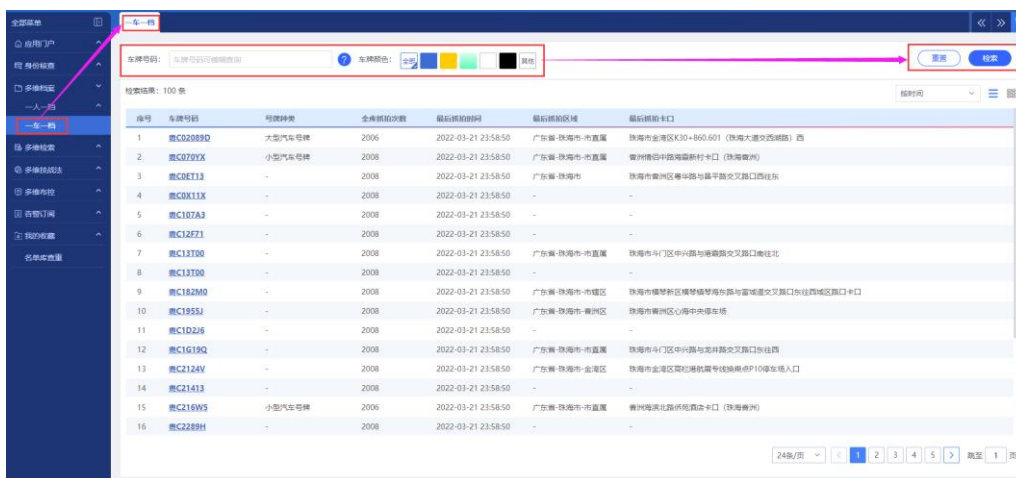


图 4.1.4.3.2-1 YCYD

4.1.6 多维检索

4.1.6.1 云眼搜人

以图搜人：上传人员图片，选择证件号码、抓拍时间、卡口名称和相识度，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

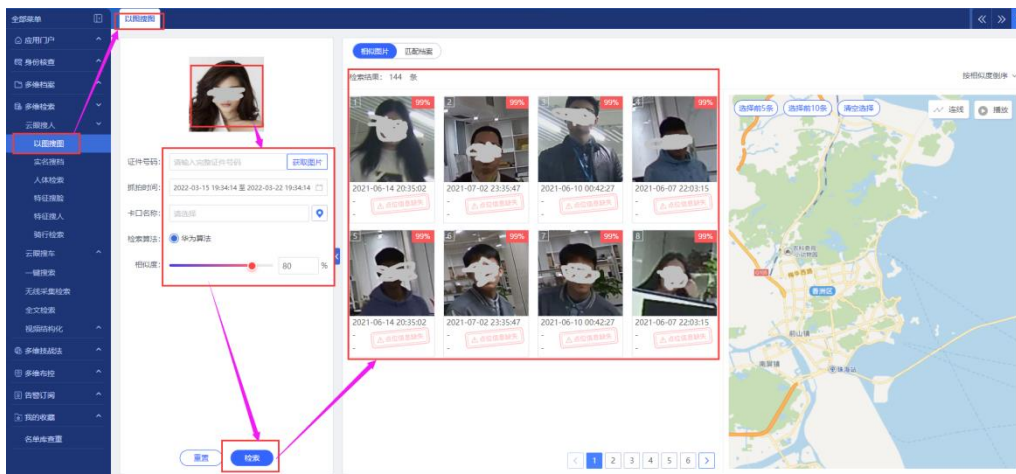


图 4.1.6.1-1 以图搜图

实名搜档：输入人员姓名，选择性别，输入证件号码，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：



图 4.1.6.1-2 实名搜档

人体搜索：上传人员照片，选择抓拍时间、卡口名称和相似度，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

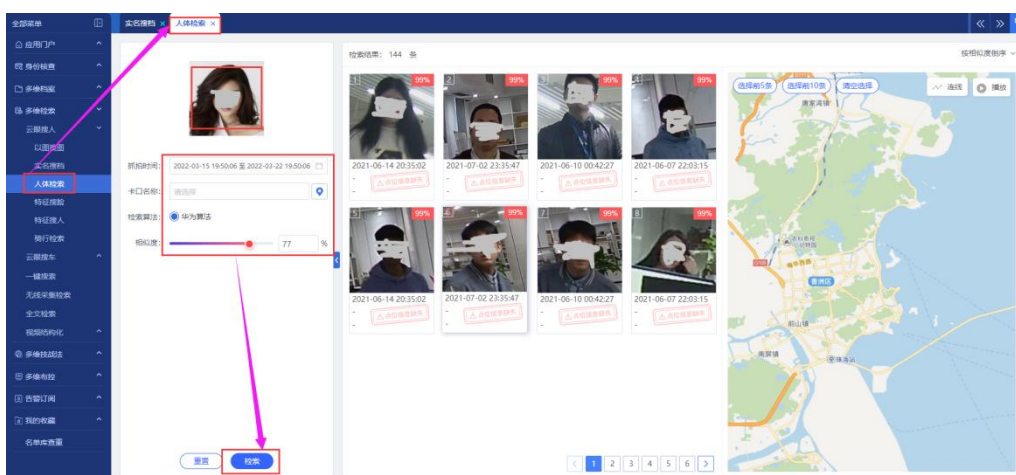


图 4.1.6.1-3 人体检索

特征搜脸：选择人员性别、年龄段、肤色、眼镜、胡子、口罩、帽子、抓拍时间和卡口名称，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

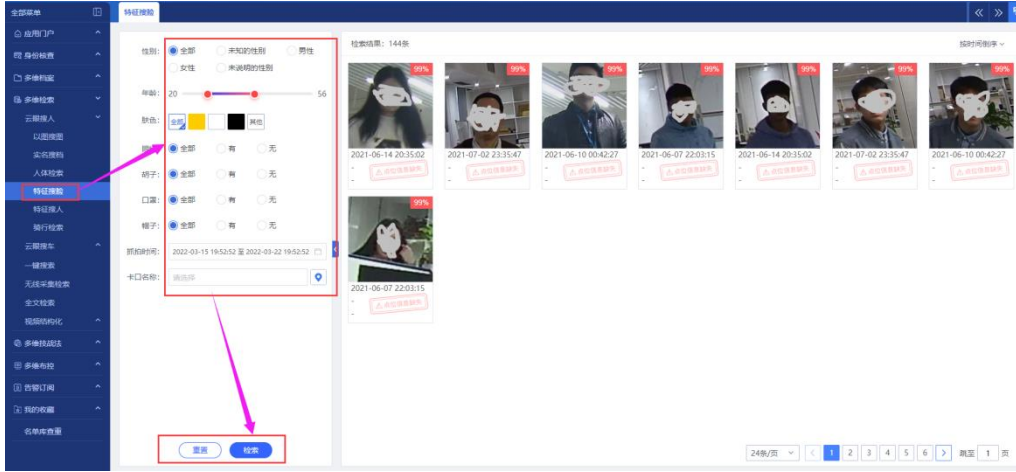


图 4.1.6.1-4 特征搜脸

特征搜人：选择人员性别、上衣、下衣、打伞、背包、手提包、抓拍时间和卡口名称，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

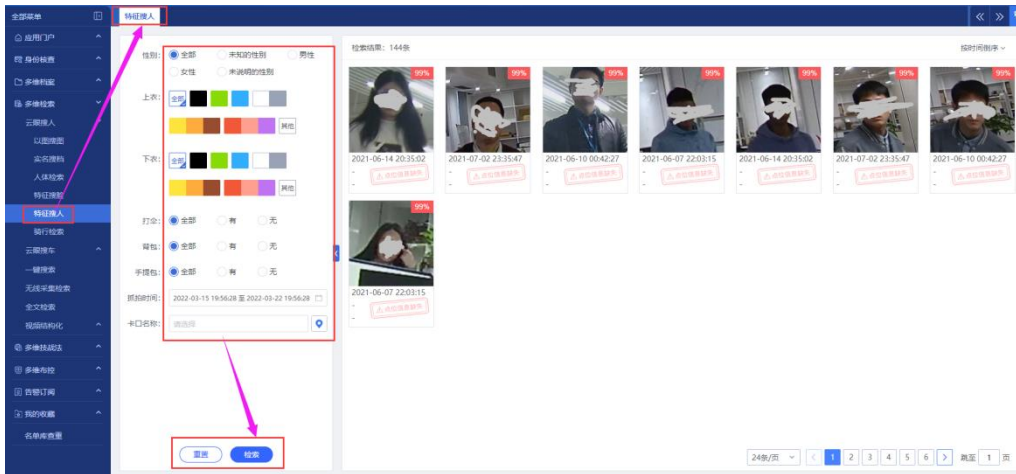


图 4.1.6.1-5 特征搜人

骑行检索：选择人员性别、上衣、着装、戴头盔、类型、子类、车身、抓拍时间和卡口名称，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：



图 4.1.6.1-6 骑行检索

4.1.6.2 云眼搜车

CL 检索：选择车牌号码、排查车牌、车牌颜色、车身颜色、号牌种类、CL 类型、CL 品牌、抓拍时间、卡口名称、遮阳板、年检标、挂饰和纸巾盒，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

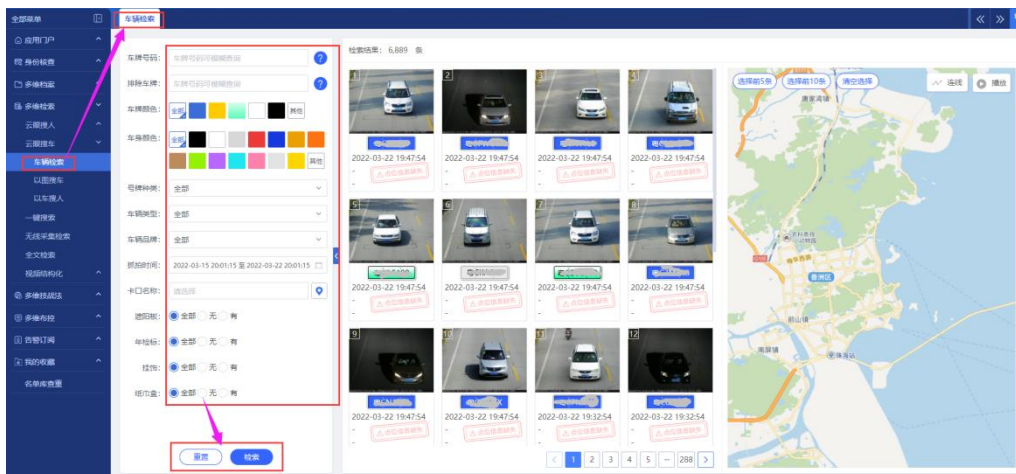


图 4.1.6.2-1 CL 检索

以图搜车：上传 CL 图片，选择抓拍时间、卡口名称和相识度，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

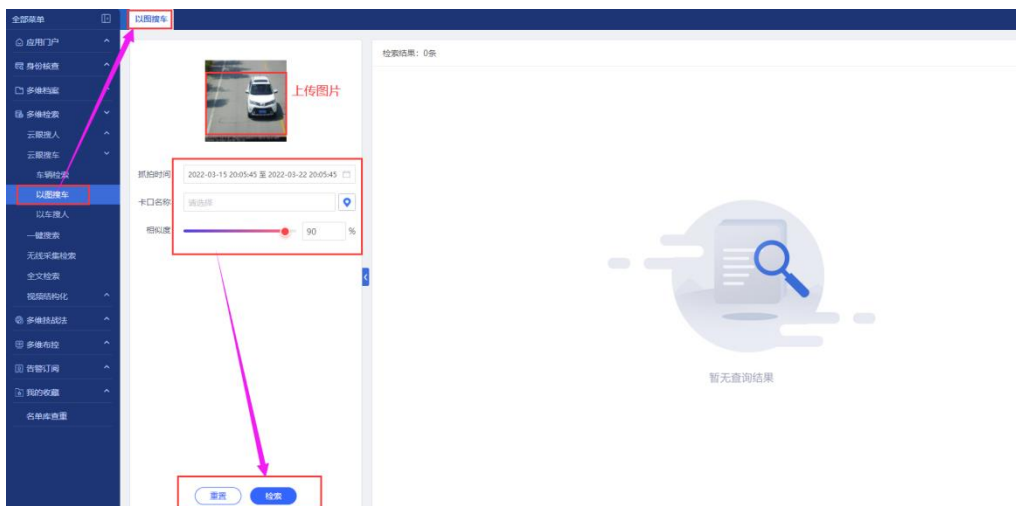


图 4.1.6.2-2 以图搜车

以车搜人：输入车牌号码，选择车身颜色、抓拍时间和卡口名称，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

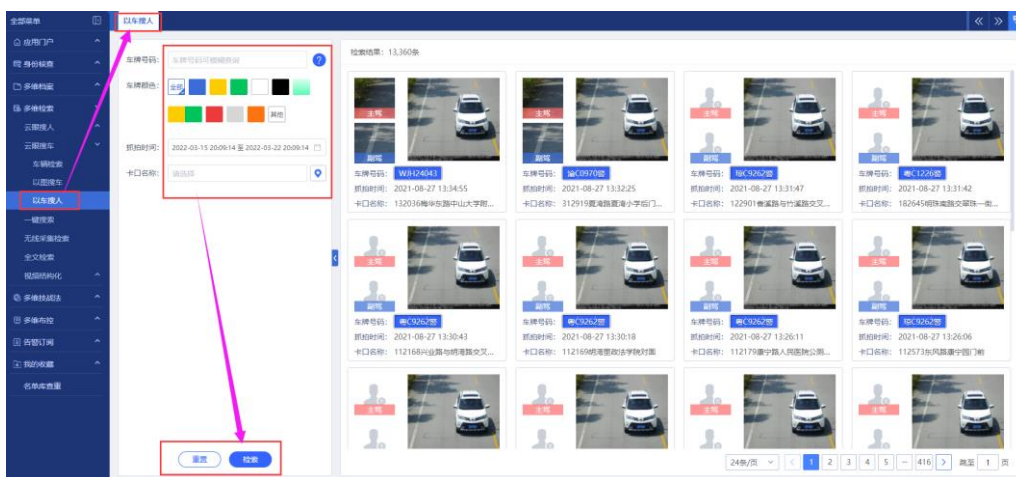


图 4.1.6.2-3 以车搜人

4.1.6.3 无线采集检索

点击进入界面，选择采集时间、感知设备、IMSI、IMEI，点击【检索】，界面右侧显示搜索结果，如下图所示：

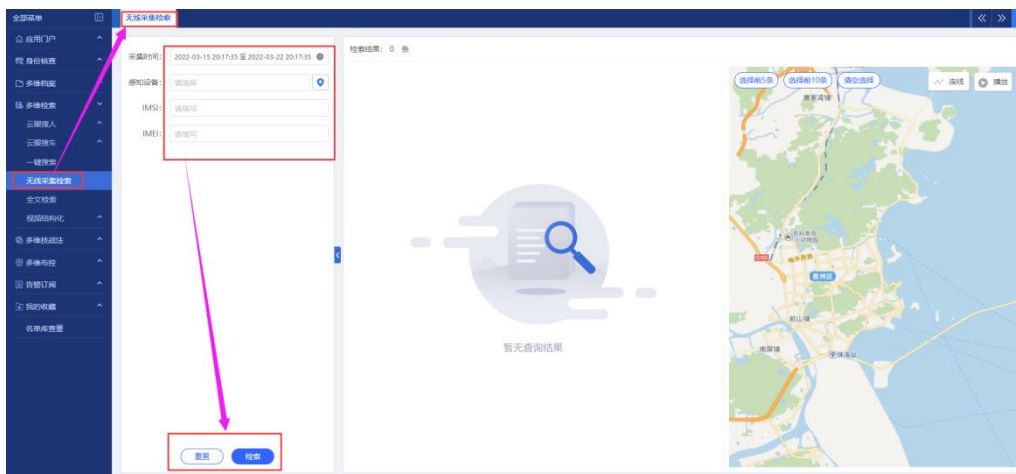


图 4.1.6.3-1 无线采集检索

4.1.6.4 全部检索

点击进入界面，输入关键字，选择检索类型和时间，点击【检索】，界面下侧显示搜索结果，如下图所示：

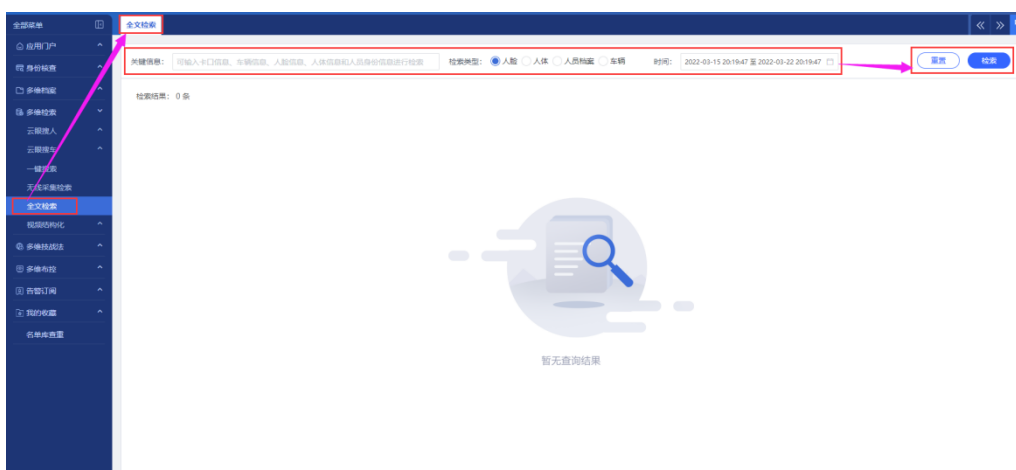


图 4.1.6.4-1 全文检索

4.1.6.5 视频结构化

结构化任务管理：点击进入界面，选择任务类型，任务状态，任务名称、创建时间和来源文件，点击【检索】，界面下侧显示搜索结果，如下图所示：

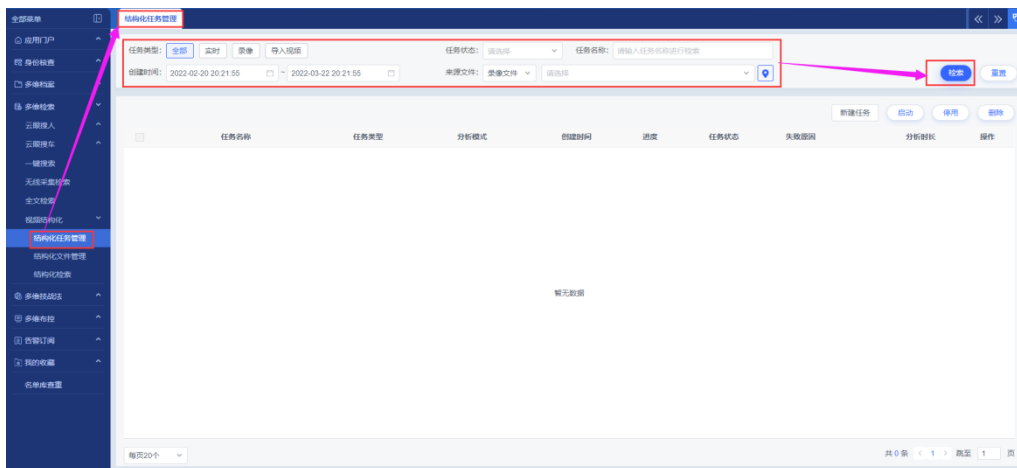


图 4.1.6.5-1 结构化任务管理

结构化文件管理：点击进入界面，输入文件信息，选择视频时间/上传视频，点击【检索】，界面下侧显示搜索结果，如下图所示：

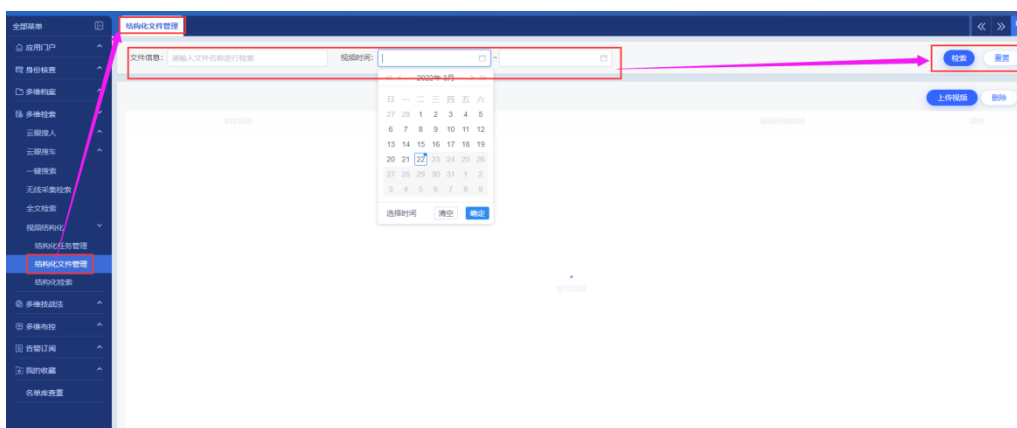


图 4.1.6.5-2 结构化文件管理

结构化检索：点击进入界面，选择检索类型、抓拍时间和数据来源，点击【检索】，界面下侧显示搜索结果，如下图所示：



图 4.1.6.5-3 结构化检索

4.1.7 多维技战法

多维技战法包含 RL 技战法、CL 技战法、多维碰撞、无线采集战法和图码联侦功能，如下图所示：



图 4.1.7-1 多维技战法

4.1.7.1 RL 技战法

RL 技战法包含首次出现、频繁出现、隐匿分析、昼伏夜出、徘徊分析、群众分析、区域碰撞、轨迹寻人、伴随分析和名单库查重，如下图所示：



图 4.1.7.1-1 RL 技战法首页

首次出现：基于海量的 RL 抓拍数据并结合 RL 聚档算法，检索在指定时空里出现，但在回溯时间里全库都没有出现过的人员信息，即定义为首次出现人员。
限制说明：回溯时长不超过 180 天。
搜索条件：分析时间、卡口名称、回溯时长和身份标签，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

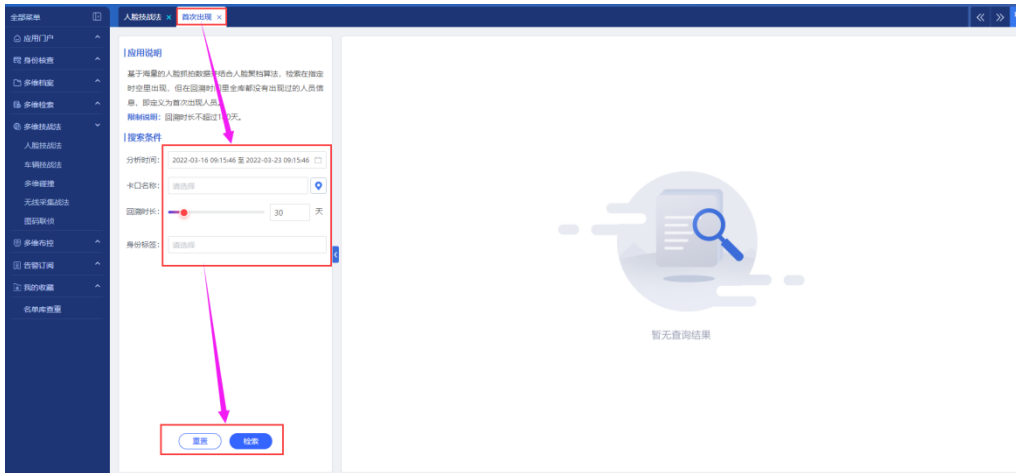


图 4.1.7.1-2 首次出现

频繁出现：是指基于指定时空范围的 RL 抓拍数据，挖掘在该片区频繁出现的人员，系统支持通过指定关注时间段重点分析人员出现频繁度情况，搜索条件：分析时间、关注时段、卡口名称、抓拍频次和身份标签，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

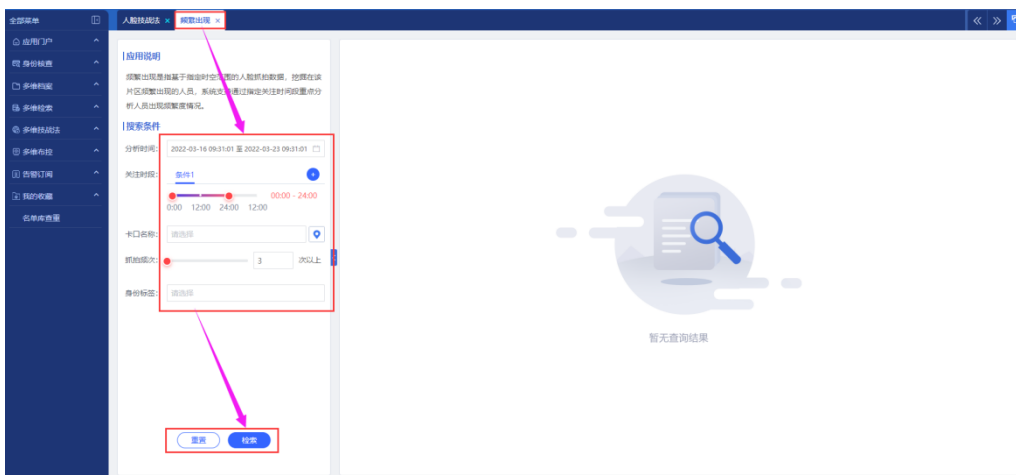


图 4.1.7.1-3 频繁出现

隐匿分析：主要挖掘某段时间出现过隐匿行为的人员，即从末次抓拍时间往

后计算，超过隐匿阈值，且一直都没在全库里出现过的人员，提供隐匿时间和卡口维度展现。

限制说明：隐匿时长可选范围不超 90 天，对超过 90 天的隐匿人员不再累加统计隐匿时长，搜索条件：分析时间、分析区域、隐匿时长和身份标签，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：



图 4.1.7.1-4 隐匿分析

昼伏夜出：系统基于符合检索条件的 RL 抓拍数据分析出在某段时间内晚上出现频率高，白天出现少甚至不出现的昼伏夜出人员，并提供其夜出卡口分布情况和昼出卡口分布情况，搜索条件：分析时间、分析区域、夜出天数和身份标签，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

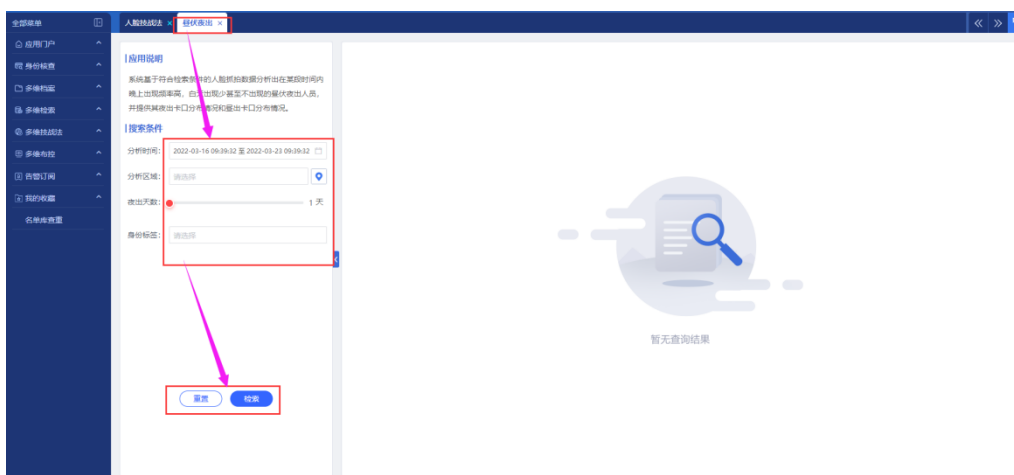


图 4.1.7.1-5 昼伏夜出

徘徊分析：系统支持通过输入分析时间、分析区域等条件组合，分析出在某

些卡口前来回活动，连续被抓拍的存在徘徊行为的人员，并展现其徘徊时间，徘徊时长等信息，搜索条件：分析时间、分析区域、身份标签和证件号码，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

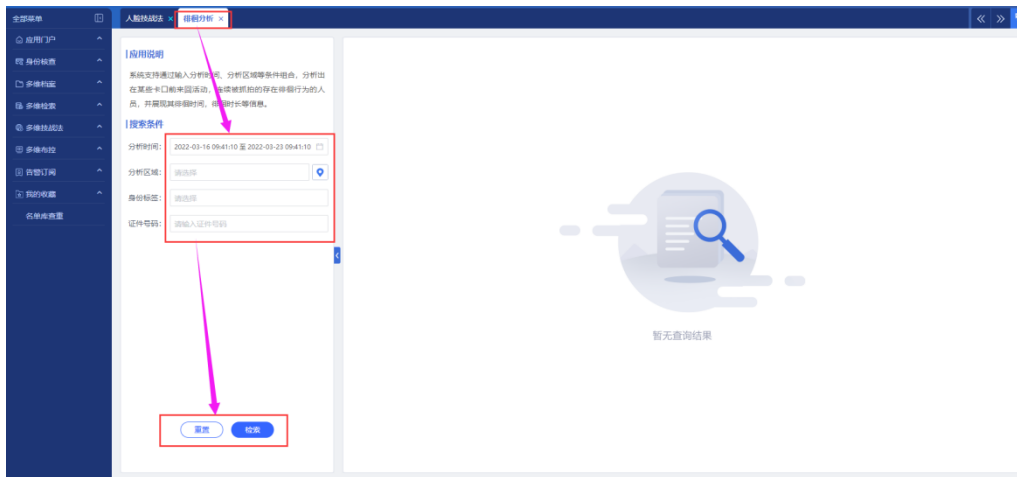


图 4.1.7.1-6 徘徊分析

聚众分析：系统支持通过输入分析时间、分析区域等条件组合，挖掘出多个重点人员短时间内同时或先后在某个卡口附近活动存在聚众行为的群体，并展现该群体什么时间段在哪里聚众等信息。搜索条件：分析时间、分析区域、身份标签和证件号码，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

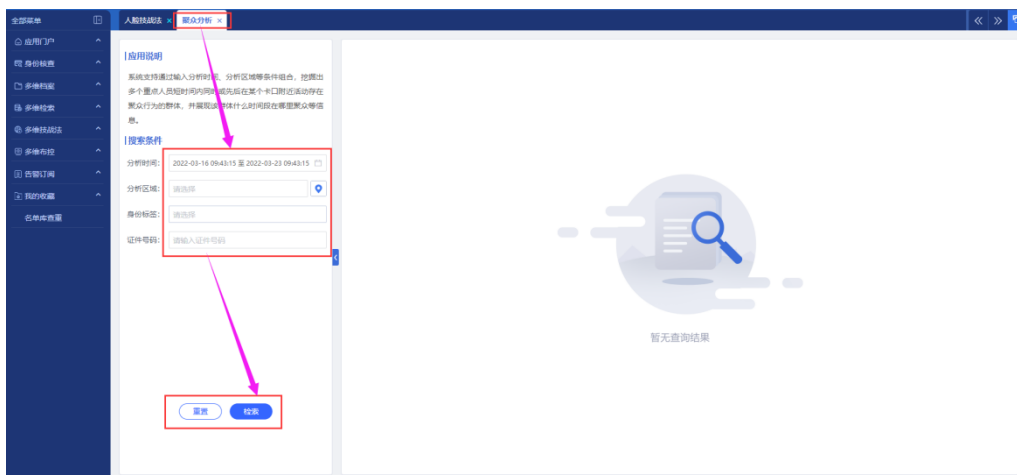


图 4.1.7.1-7 聚众分析

区域碰撞：通过多个不同的时间、空间碰撞找交集，排查出在不同碰撞区域都有出现的嫌疑人，协助串并案分析。限制说明：最少 2 组碰撞条件，最多 4 组碰撞条件，搜索时长不超过 7 天。搜索条件：抓拍时间、卡口名称和身份标签，

输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

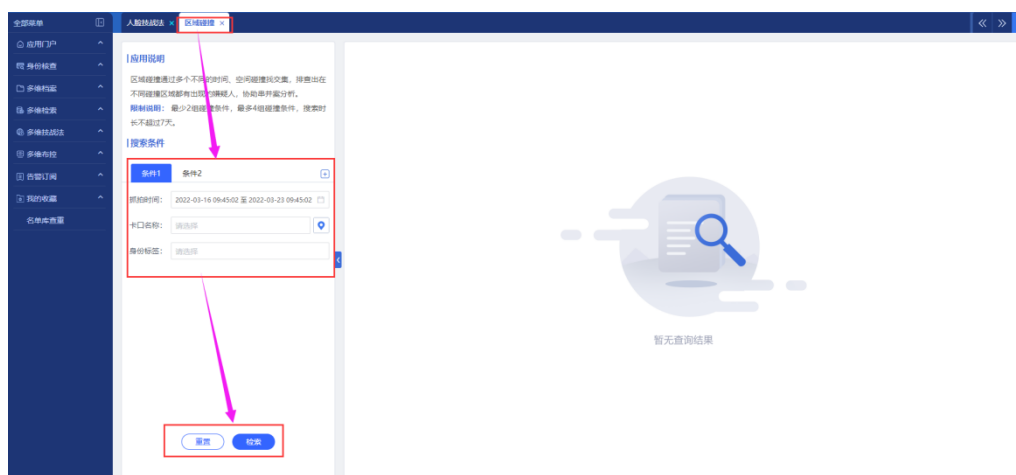


图 4.1.7.1-8 区域碰撞

注：条件 1、条件 2 后面【+】可以增加条件 3、条件 4，至少填写 2 组条件进行搜索；

轨迹寻人：是指通过导入兼手工刻画嫌疑轨迹线路为切入点，系统自动筛选出与目标轨迹高度吻合的同轨人员，为案件追踪提供数据支撑，如下图所示：

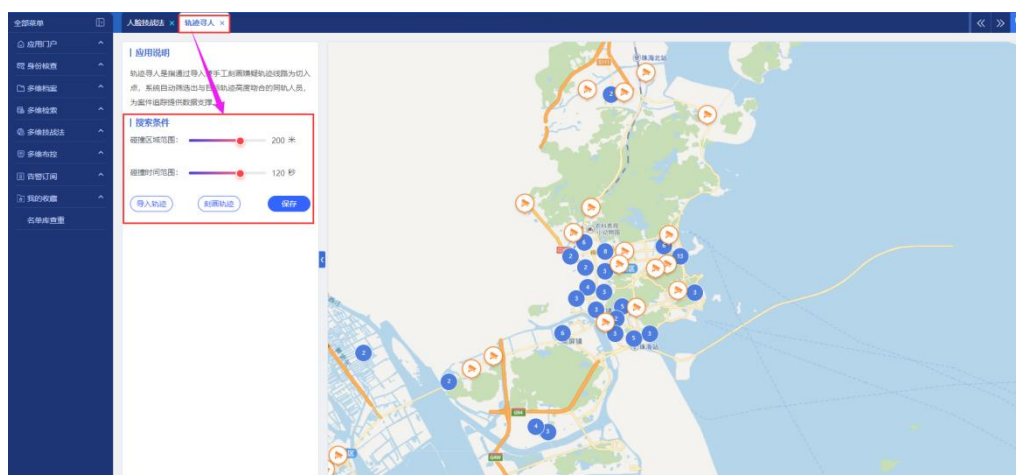


图 4.1.7.1-9 轨迹寻人

伴随分析：支持通过时空、同行频次、同行强弱等条件，检索符合条件的相关人员关系图谱，搜索条件：分析时间、卡口名称、同行标签、同行次数、同行天数、仅显示实名档和两人同行分析展现，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

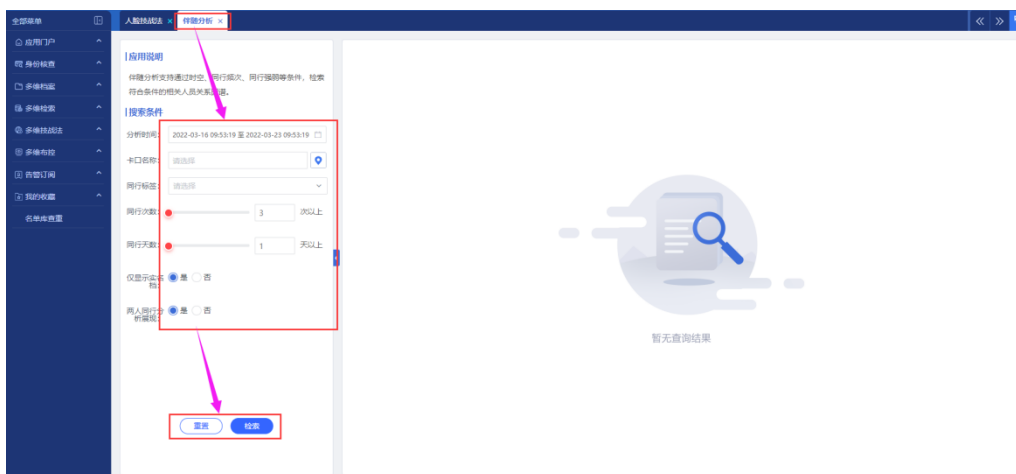


图 4.1.7.1-10 伴随分析

名单库查重-检索：可输入任务名称、任务状态、分析时间、发起人和发起单位进行检索，检索结果在界面下侧显示，如下图所示：

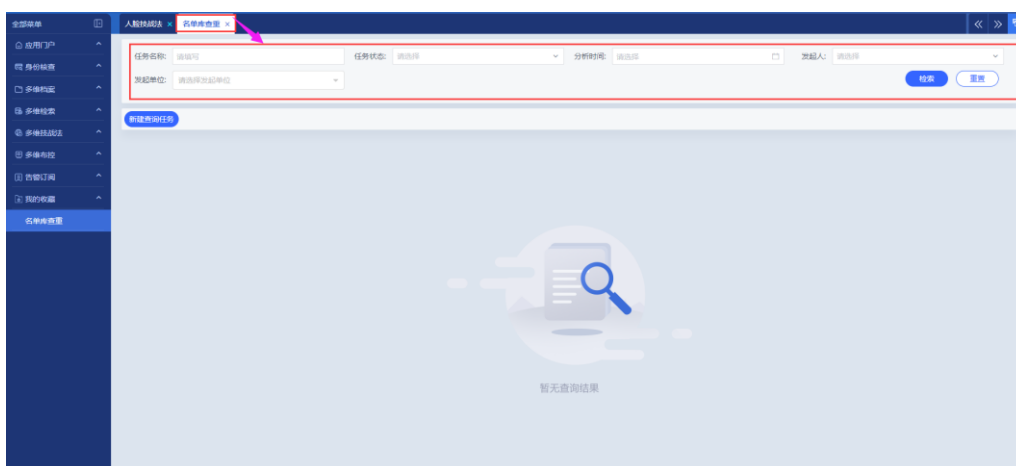


图 4.1.7.1-11 名单库查重

名单库查重-人工新建查询任务：点击界面【新建查询任务】，在弹框输入任务名称、源比对库、目标库和相识度，点击保存-提交后新建查询任务，如下图所示：

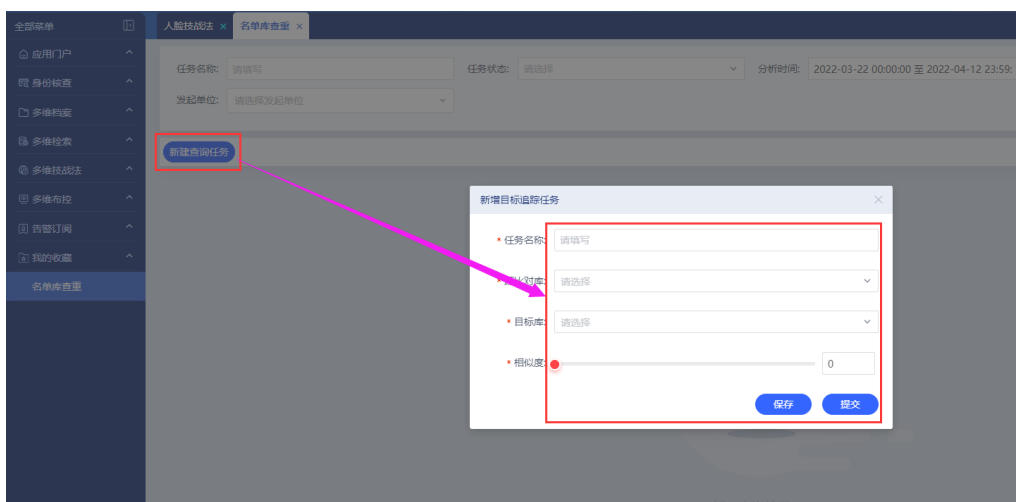


图 4.1.7.1-12 名单库查重-人工新建任务

4.1.7.2 CL 技战法

CL 技战法包含昼伏夜出、频繁过车、首次入城、区域碰撞、轨迹查车、套牌分析、假牌车分析、隐匿 Fenix、空降车分析、车流量分析和夜间面部遮挡，如下图所示：

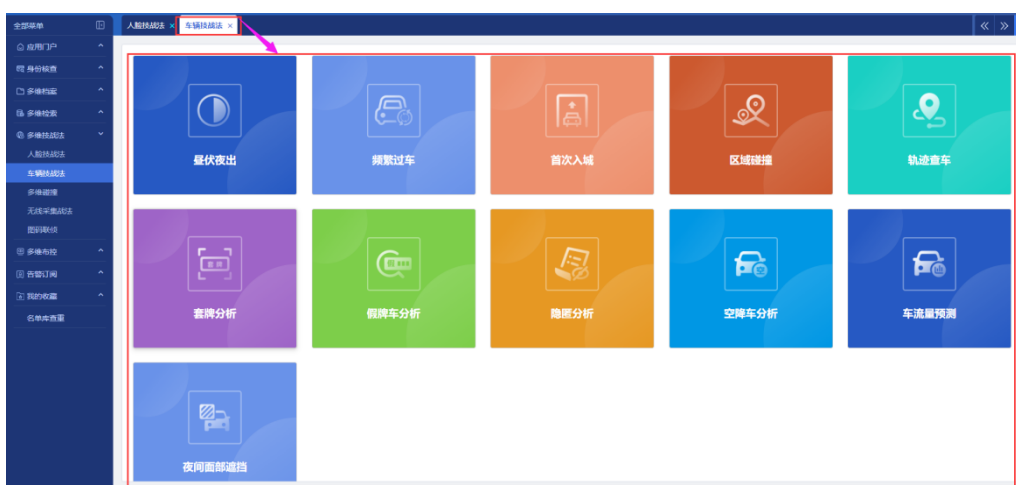


图 4.1.7.2-1 CL 技战法首页

昼伏夜出：是指挖掘白天潜伏休息，晚上出来活动的 CL，并分析其活动的时间、空间分布情况。昼伏时间通常指 5 点-21 点，夜出时间通常指晚 21 点-次日凌晨 5 点。

限制说明：搜索时长不超过 90 天。

搜索条件：抓拍时间、夜出时间、夜出天数、卡口名称、车牌号码、车牌颜色、CL 类型、CL 品牌和车身颜色，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按

钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

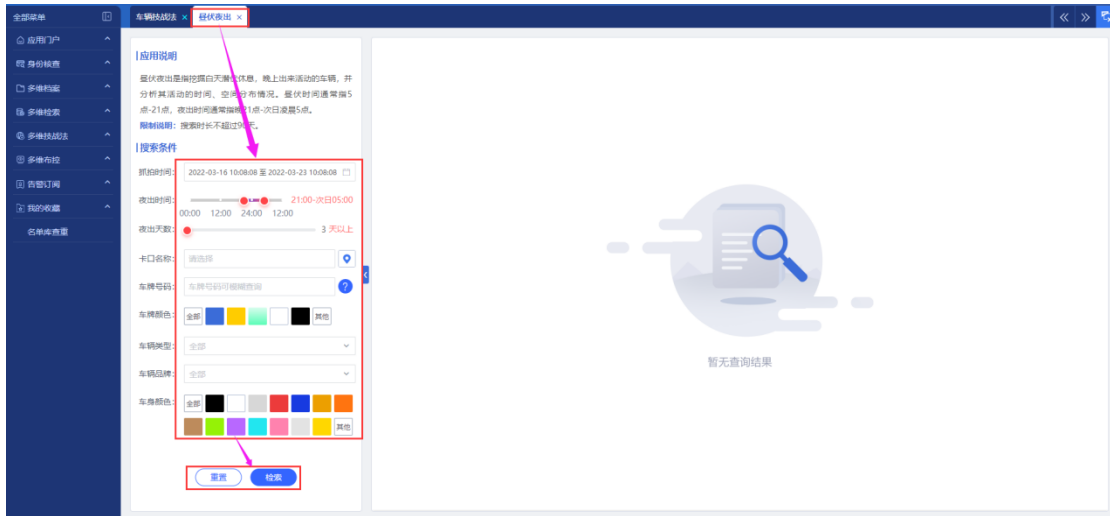


图 4.1.7.2-2 昼伏夜出

频繁过车: 频繁过车是指从设定的时间范围内的过车记录数据中挖掘出频繁出现在设定的卡口区域内的 CL。限制说明：搜索时长不超过 90 天。

搜索条件：抓拍时间、关注时段、抓拍次数、卡口名称、车牌号码、车牌颜色、CL 类型、CL 品牌和车身颜色，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

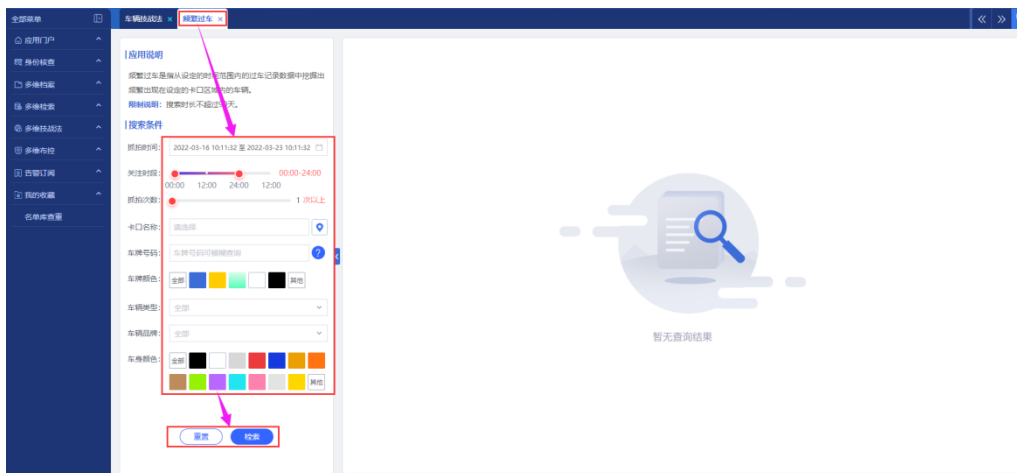


图 4.1.7.2-3 频繁过车

首次入城: 主要检索在指定时间段里出现，但在回溯时间段里没有出现过的 CL 信息。限制说明：搜索时长不超过 15 天，回溯时长不超过 30 天。

搜索条件：抓拍时间、回溯时长、卡口名称、车牌号码、车牌颜色、CL 类型、CL 品牌和车身颜色，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

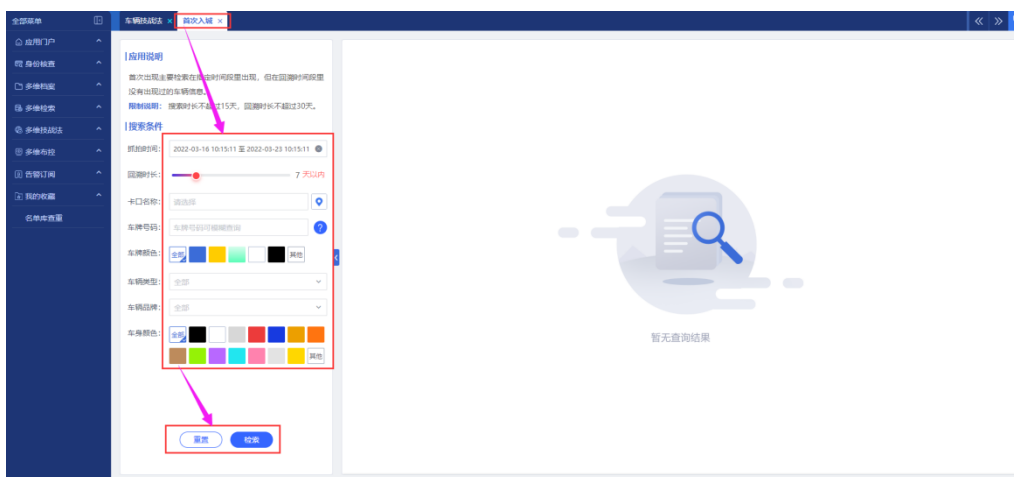


图 4.1.7.2-4 首次入城

区域碰撞：区域碰撞通过多个不同的时间、空间碰撞找交集，排查在不同碰撞区域都有出现的嫌疑 CL，协助串并案分析。限制说明：最少 2 组碰撞条件，最多 4 组碰撞条件，搜索时长不超过 7 天，卡口数量均不能超过 50 个。

搜索条件：抓拍时间、卡口名称，在条件 1、条件 2...输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

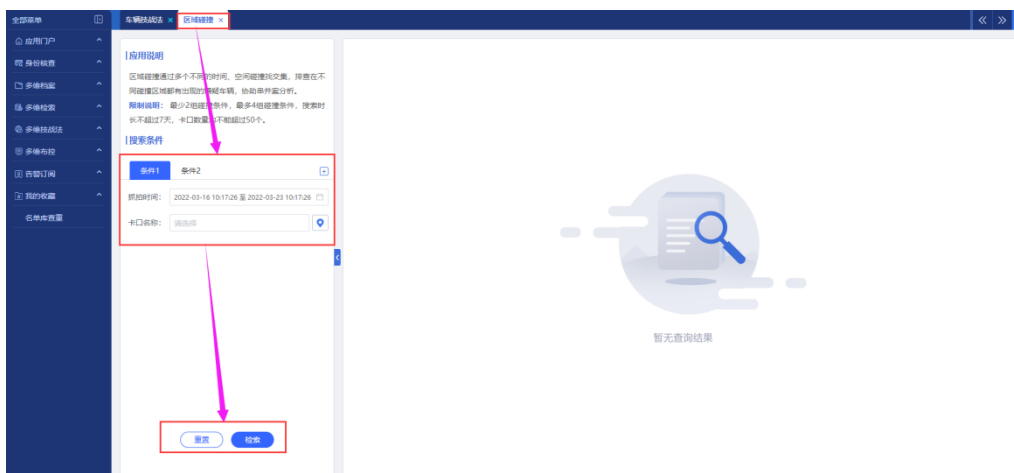


图 4.1.7.2-5 区域碰撞

注：条件 1、条件 2 后面【+】可以增加条件 3、条件 4，至少填写 2 组条件进行搜索；

轨迹查车：通过在卡口地图上刻画目标轨迹，系统根据线路上的卡口和选定的时间段，筛选出经过目标轨迹卡口上的 CL。限制说明：目标轨迹不超过 5 个点，每个点至少选中 1 个卡口，搜索时长不超过 24 小时。

搜索条件：抓拍时间、车牌号码、车牌颜色、CL 类型、CL 品牌和车身颜色，

输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

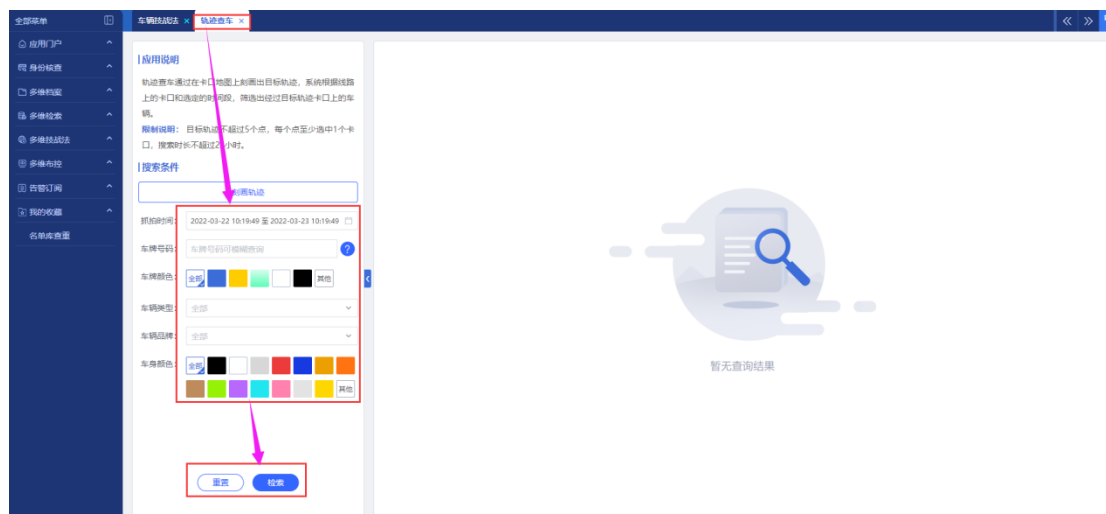


图 4.1.7.2-6 轨迹查车

套牌分析：主要基于实时抓拍的过车记录，挖掘分析出时间很近，空间很远，时空异常的过车记录，则判定为疑似套牌车，协助 GA 交警抓取违规套牌 CL。限制说明：搜索时长不超过 90 天。

搜索条件：抓拍时间、卡口名称、车牌号码、车牌颜色、CL 类型、CL 品牌和车身颜色，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

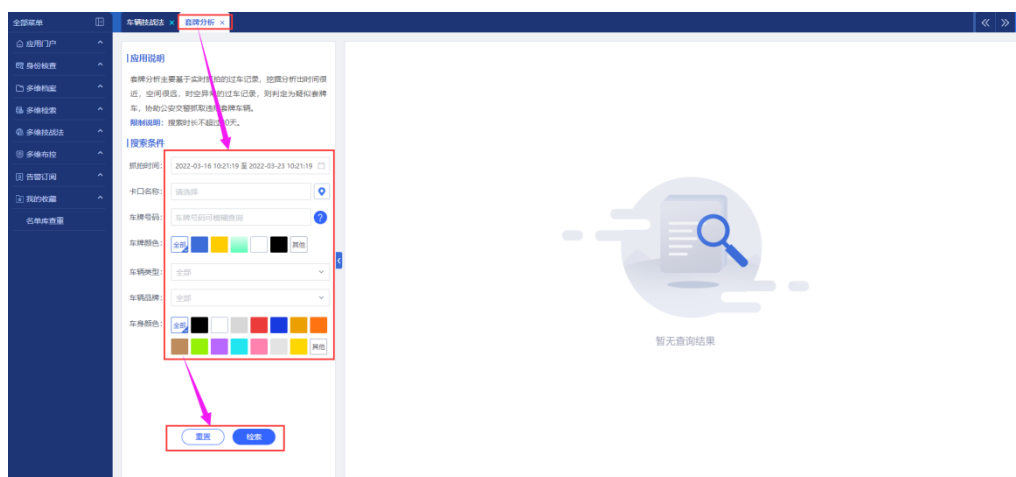


图 4.1.7.2-7 套牌分析

假牌车分析：对于每条过车记录，系统都会根据车牌+车牌颜色与驾管库信息比对，不在驾管库内，则判定为假牌车。系统根据驾管库的 CL 登记范围确定假牌车的研判范围。

搜索条件：抓拍时间、卡口名称、假牌状态、车牌号码、车牌颜色和车身颜色，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

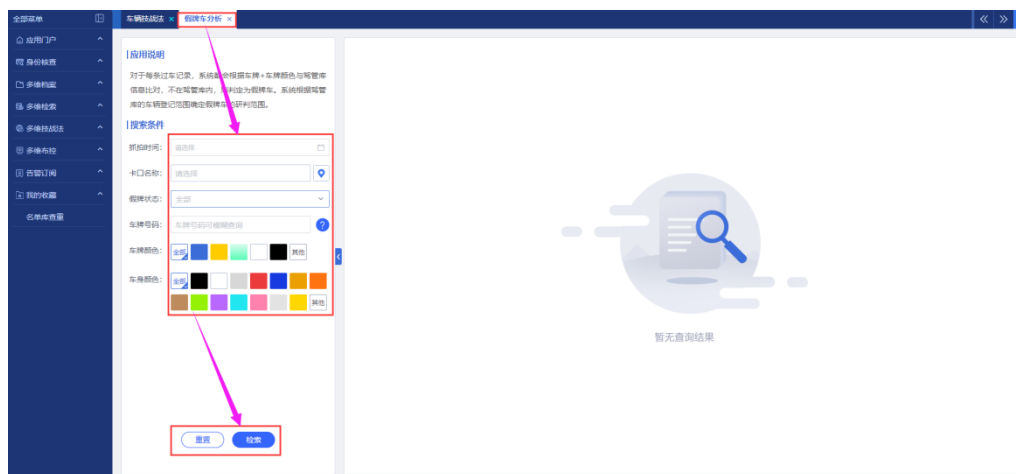


图 4.1.7.2-8 假牌车分析

隐匿分析：主要分析隐匿 CL 和藏匿地。从最后抓拍时间往后计算，在设定的隐匿天数内，在全库抓拍范围里一直都没有出现过的 CL，以及 CL 最后的藏匿地。

限制说明：搜索时长不超过 90 天，隐匿天数不超过 90 天。

搜索条件：抓拍时间、隐匿天数、卡口名称、车牌号码、车牌颜色、CL 类型、CL 品牌和车身颜色，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

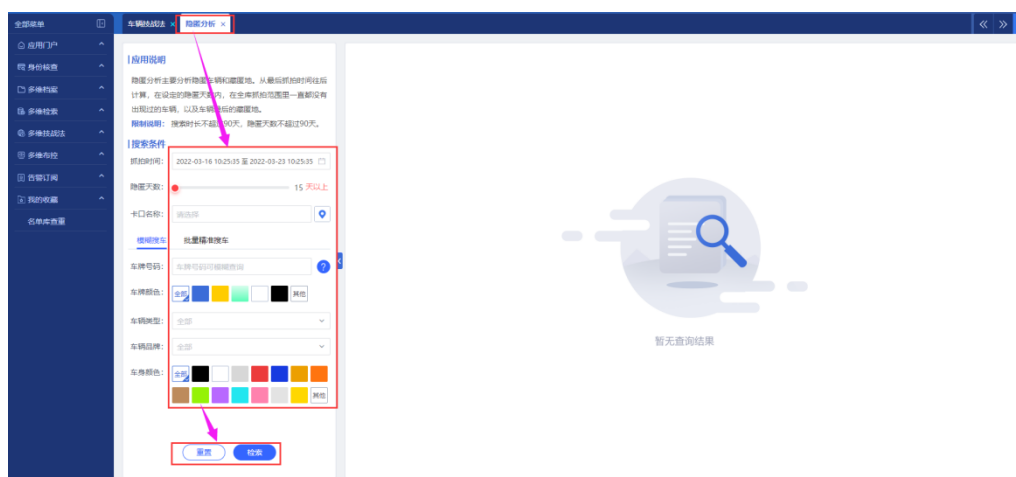


图 4.1.7.2-9 隐匿分析

注：可选择模糊搜车或者批量精准搜车；

套牌分析：基于某封闭路段，分析入口没有记录，出口有记录的 CL，即为空降

CL。为办案提供可疑 CL 数据支撑。

搜索条件：入栈时间、入栈卡口、出栈时间、出栈卡口、车牌颜色和车身颜色，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

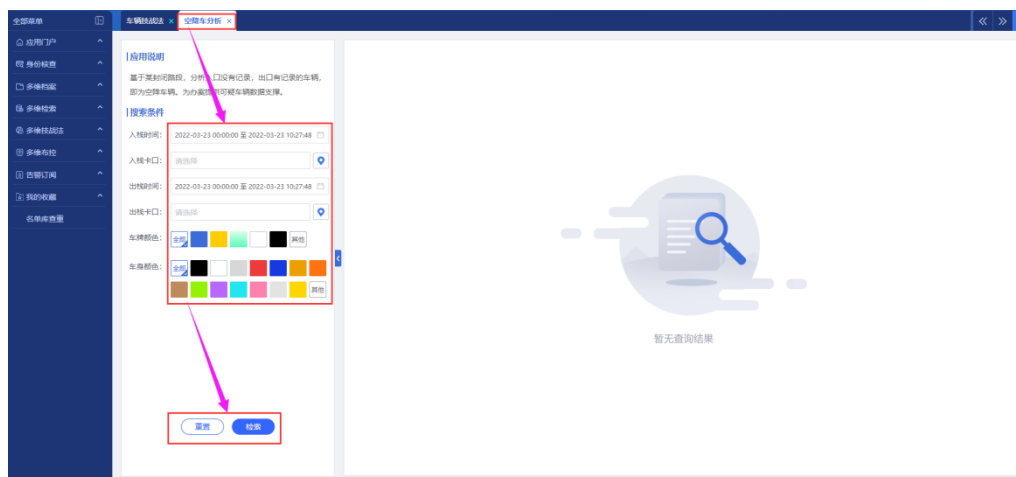


图 4.1.7.2-10 空降车分析

车流量分析：流量分析主要分析某个时间段、某个区域范围内的所有卡口的过车数量情况，可以找出车流量较大的卡口。限制说明：搜索时长不超过 90 天。

搜索条件：抓拍时间、卡口名称，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

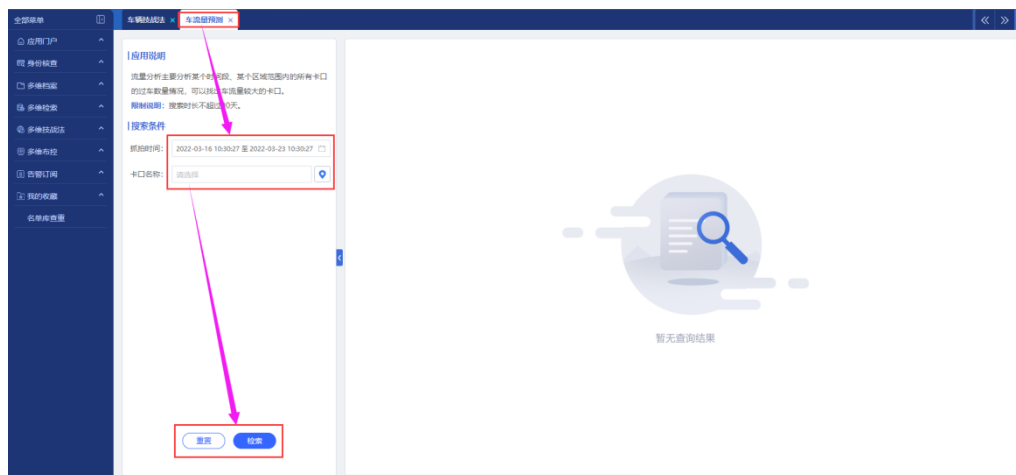


图 4.1.7.2-11 车流量分析

夜间面部遮挡：支持通过指定夜晚时间段、指定分析区域卡口，检索夜间放遮阳板遮挡面部的 CL 情况，协助排查异常 CL。限制说明：搜索时长不超过 90 天。

搜索条件：抓拍时间、关注时段和卡口名称，输入相关条件后，点击界面下

侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

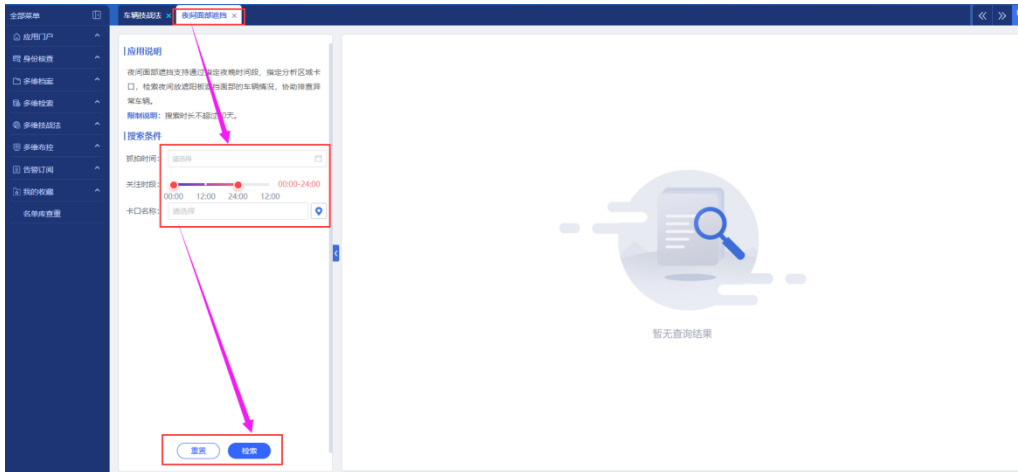


图 4.1.7.2-12 夜间面部遮挡

4.1.7.3 多维碰撞

多轨碰撞：以输入 RL、CL 或终端感知线索为切入点，通过检索嫌疑目标轨迹，碰撞出轨迹拟合度高的同行人、车、终端感知信息，为案件追踪提供数据支撑；

搜索条件：数据类型、相似度、分析时间和分析区域，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

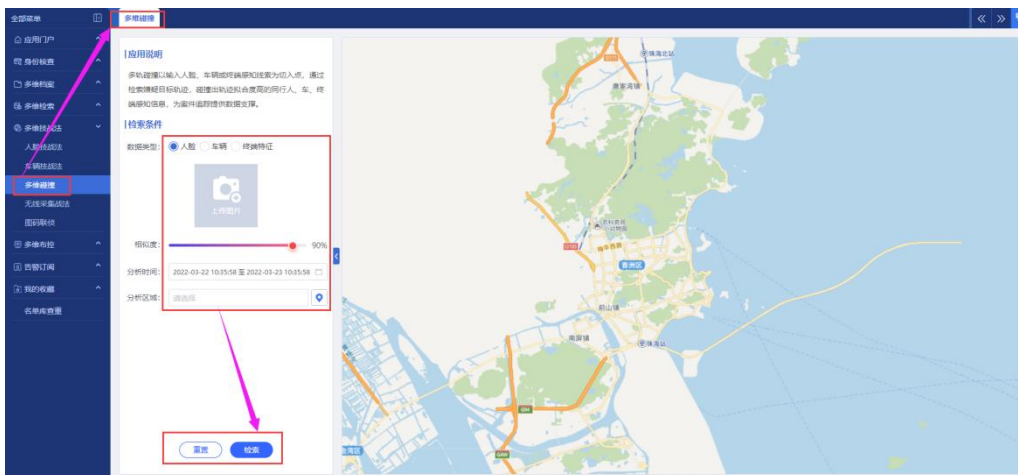


图 4.1.7.3-1 多维碰撞

4.1.7.4 无线采集战法

无线采集战法包含区域碰撞和伴随分析功能，如下图所示：



图 4.1.7.4-1 无线采集战法

区域碰撞：区域碰撞通过多个不同的时间、空间碰撞找交集，排查出在不同碰撞区域都有出现的嫌疑人，协助串并案分析。限制说明：最少 2 组碰撞条件，最多 4 组碰撞条件，搜索时长不超过 7 天，卡口数量均不能超过 50 个。

搜索条件：采集时间、采集设备，在条件 1、条件 2...输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

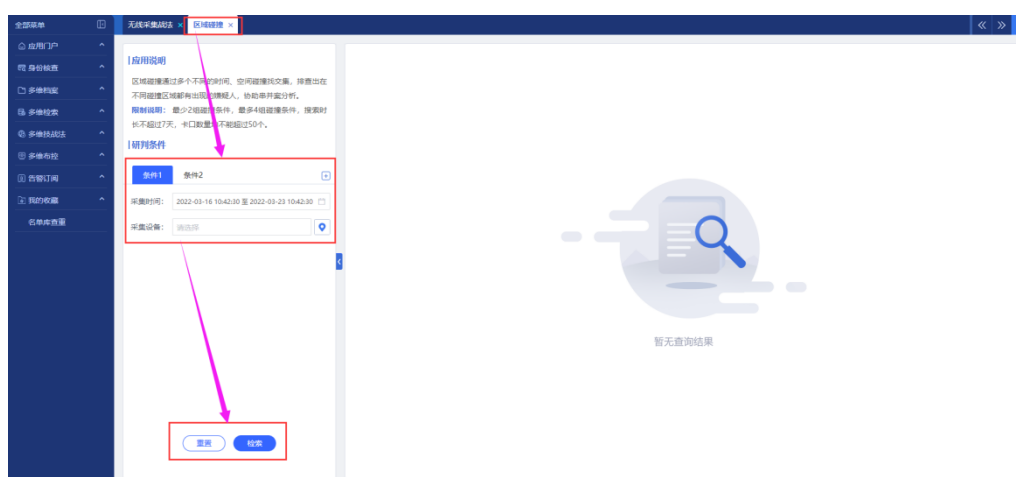


图 4.1.7.4-2 区域碰撞

注：条件 1、条件 2 后面【+】可以增加条件 3、条件 4，至少填写 2 组条件进行搜索；

伴随分析：多轨碰撞以输入 RL、CL 或终端感知线索为切入点，通过检索嫌

疑目标轨迹，碰撞出轨迹拟合度高的同行人、车、终端感知信息，为案件追踪提供数据支撑。

搜索条件：数据类型、IMSI 码、分析时间和分析区域，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

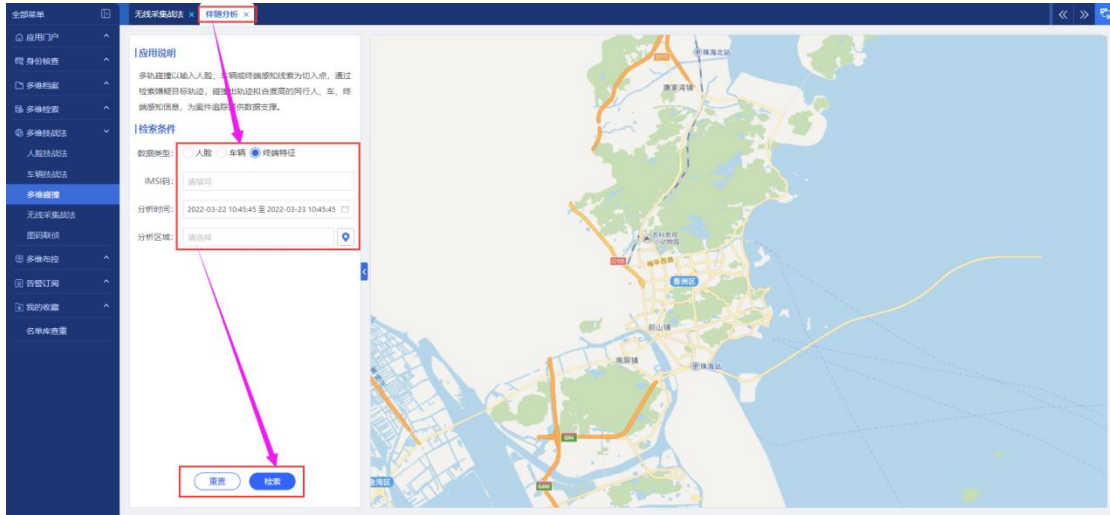


图 4.1.7.4-3 伴随分析

4.1.7.5 图码联侦

图码联侦包含多维查询、多维碰撞、关系查询、1:1 推演和研判任务管理功能，如下图所示：

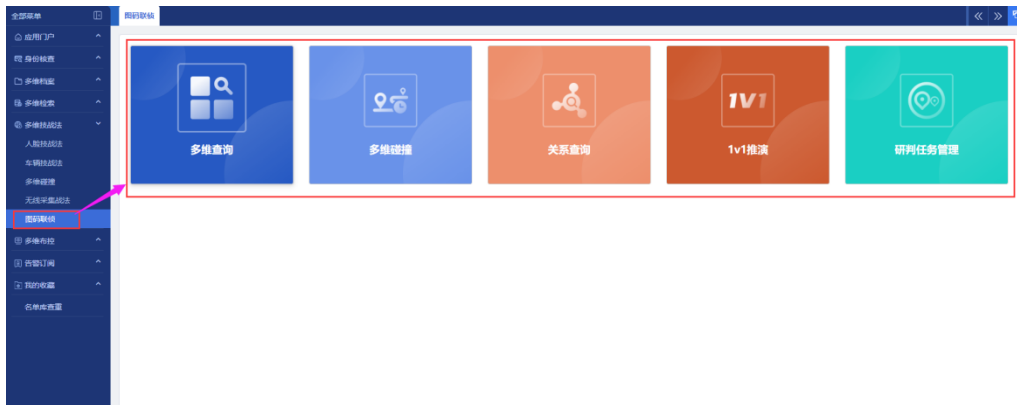


图 4.1.7.5-1 图码联侦

多维查询： 点击进入多维查询界面，输入关键字，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

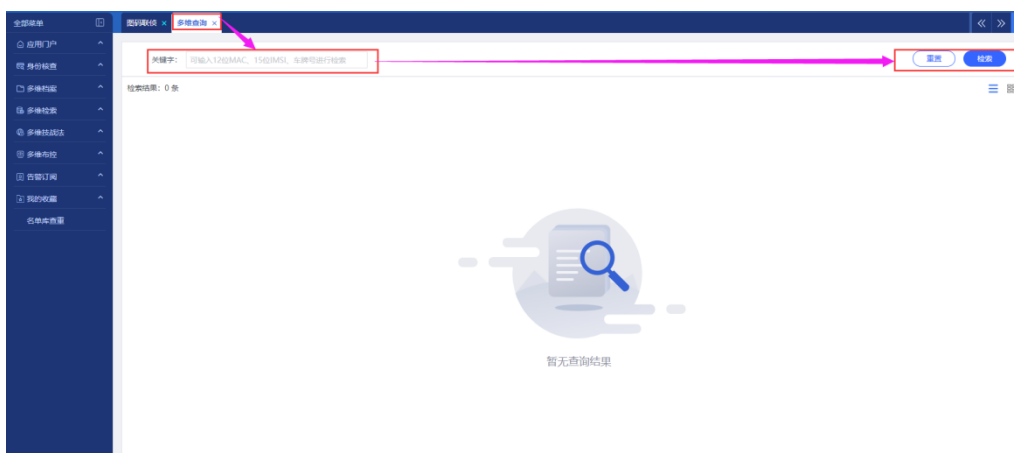


图 4.1.7.5-2 多维查询

多维碰撞：以输入 RL、CL 或终端感知线索为切入点，通过检索嫌疑目标轨迹，碰撞出轨迹拟合度高的同行人、车、终端感知信息，为案件追踪提供数据支撑；

搜索条件：数据类型、相似度、分析时间和分析区域，输入相关条件后，点击界面下侧【检索】按钮，界面右侧显示检索结果，如下图所示：

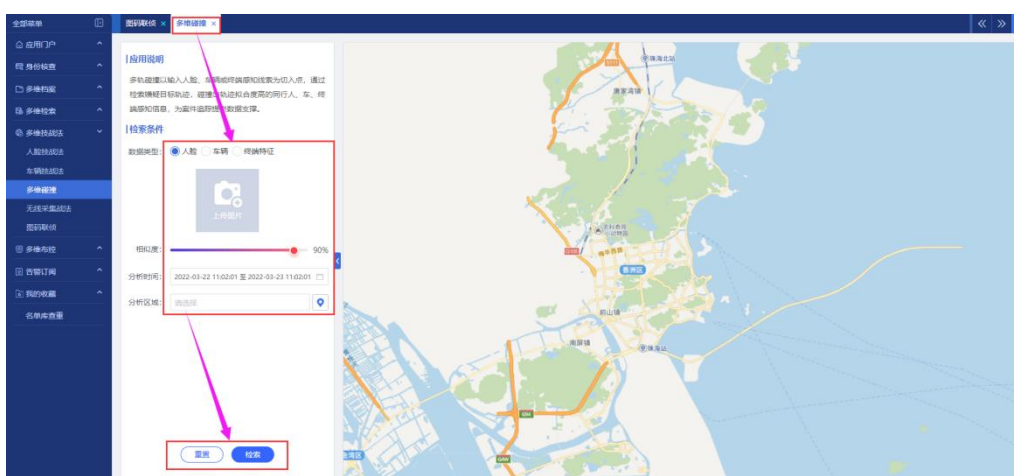


图 4.1.7.5-3 多维碰撞

关系查询：点击进入关系查询界面，输入关键字，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

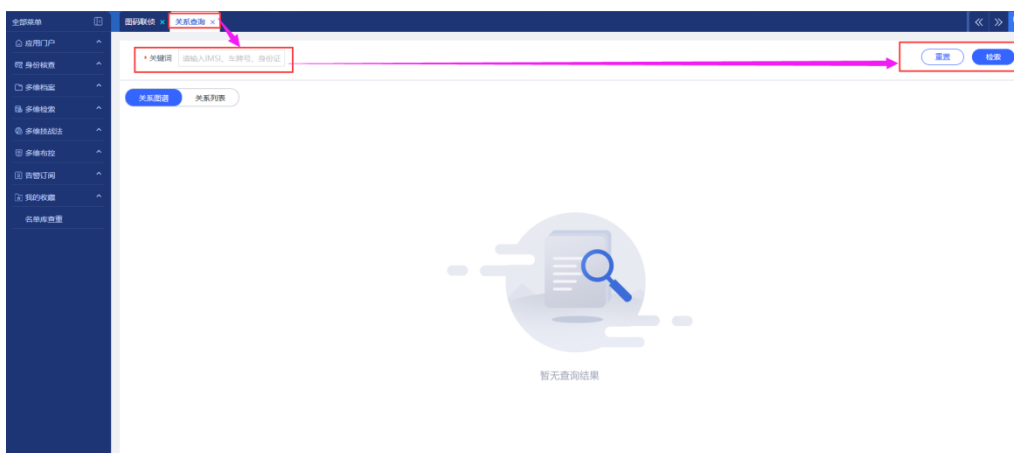


图 4.1.7.5-4 关系查询

1:1 推演： 点击进入 1:1 推演界面，输入实体目标 1 和实体目标 2 的关键字，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

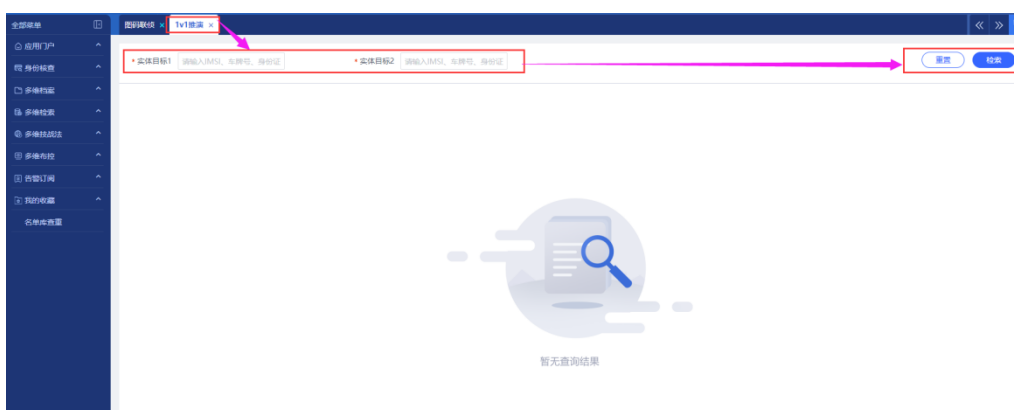


图 4.1.7.5-5 1:1 推演

研判任务管理-查询： 点击进入研判任务管理界面，输入任务名称、任务状态、创建时间、发起人和发起时间，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

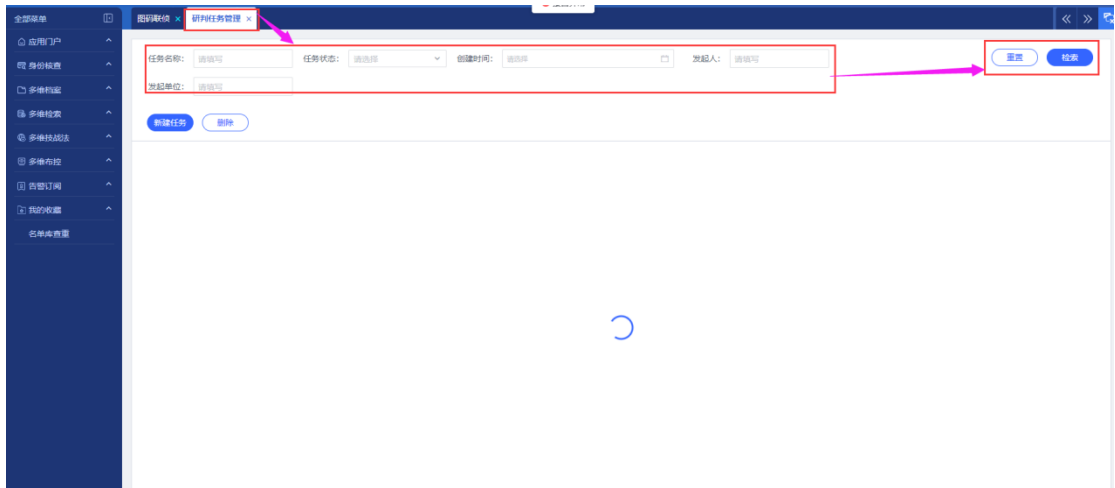


图 4.1.7.5-6 研判任务管理-查询

研判任务管理-新建任务： 点击进入研判任务管理界面，点击【新建任务】，输入任务名称、研判条件、上传照片、输入 IMSI 码和添加任务描述，点击保存-提交，界面会显示新建任务，如下图所示：

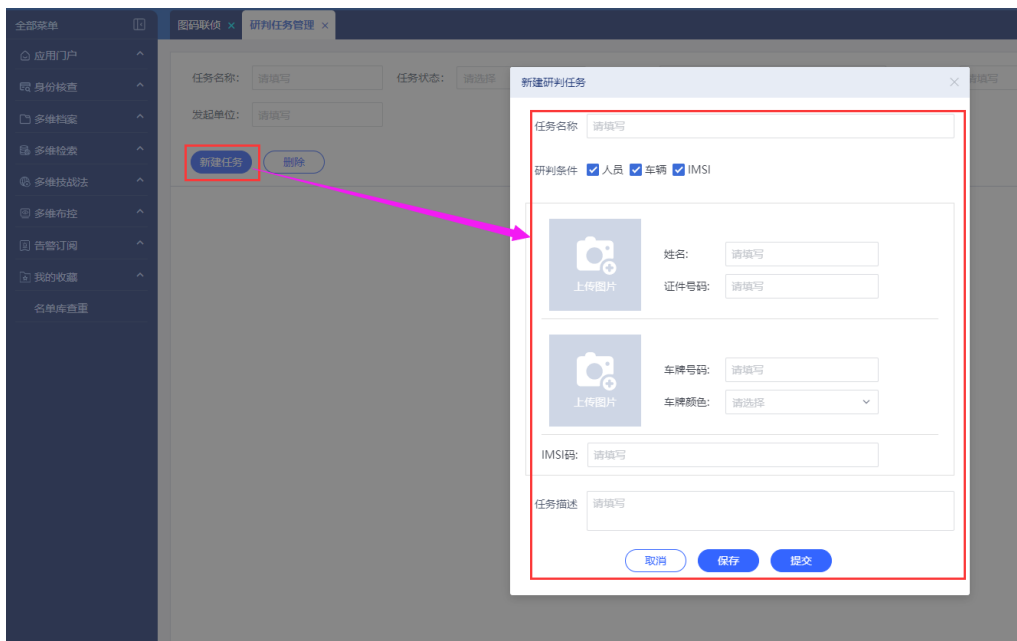


图 4.1.7.5-7 研判任务管理-新建

4.1.8 多维 BK

多维 BK 包含发起 BK、BK 审批和全部任务功能，如下图所示：



图 4.1.8-1 多维 BK

4.1.8.1 发起 BK

发起 BK-查询: 点击进入发起 BK 界面，输入 BK 标题、BK 等级、任务状态、发起人和发起单位，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

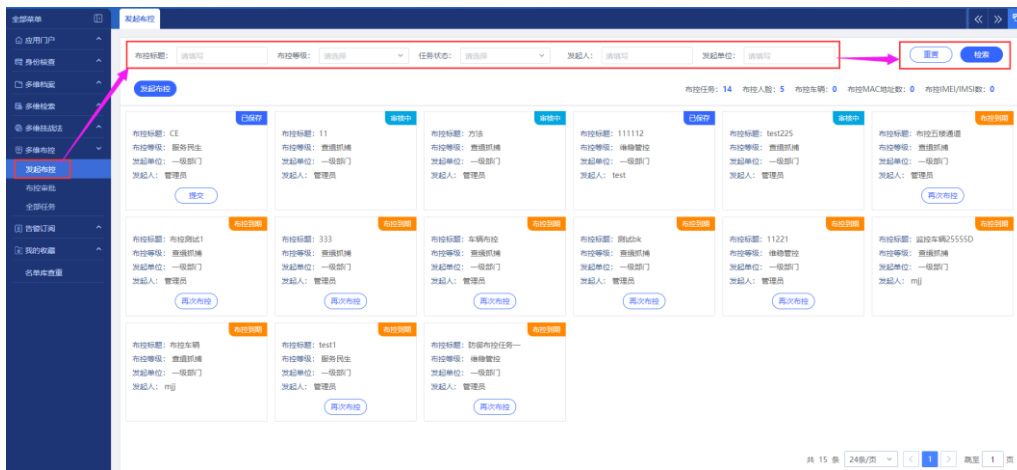


图 4.1.8.1-1 发起 BK-查询

发起 BK: 点击界面【发起 BK】按钮进入 BK 界面，输入任务标题、发起人、发起单位、是否协同、是否可见、BK 原因、按键编号、BK 时间、BK 范围、BK 等级、告警接收、按键概要，界面右上角点击保存，界面返回会显示新建任务，如下图所示：

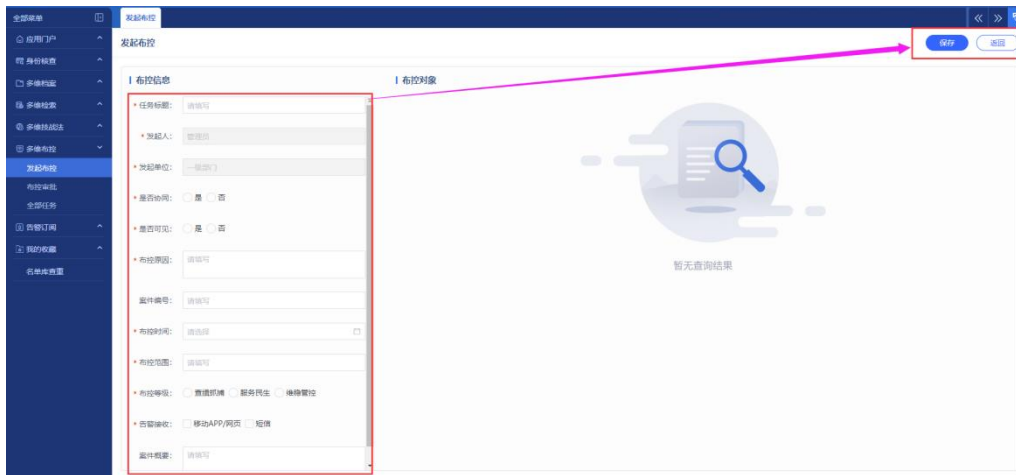


图 4.1.8.1-2 发起 BK

4.1.8.2 BK 审批

BK 审批-查询： 点击进入 BK 审批界面，输入 BK 标题、流程类型、流程状态和流程时间，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

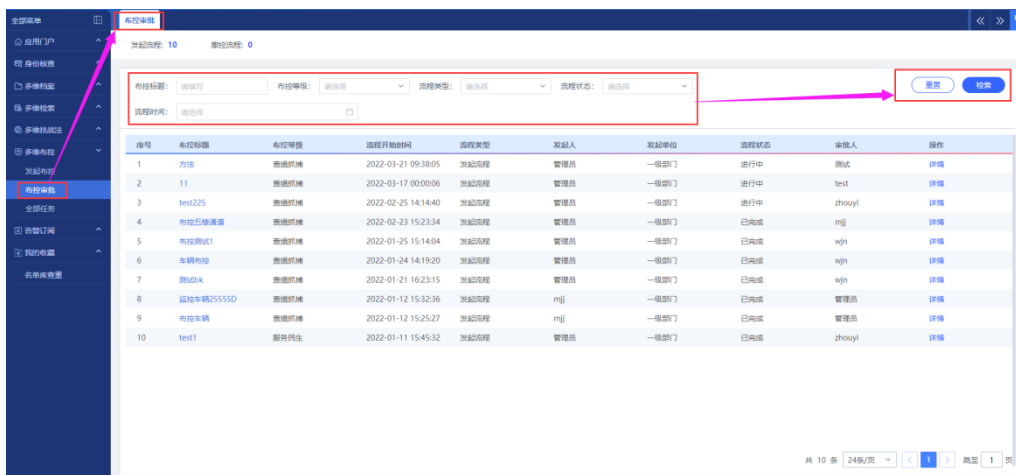


图 4.1.8.2-1 BK 审批-查询

BK 审批-详情： 点击进入 BK 审批界面，点击案件右侧【详情】，弹框显示本案件的详情信息，如下图所示

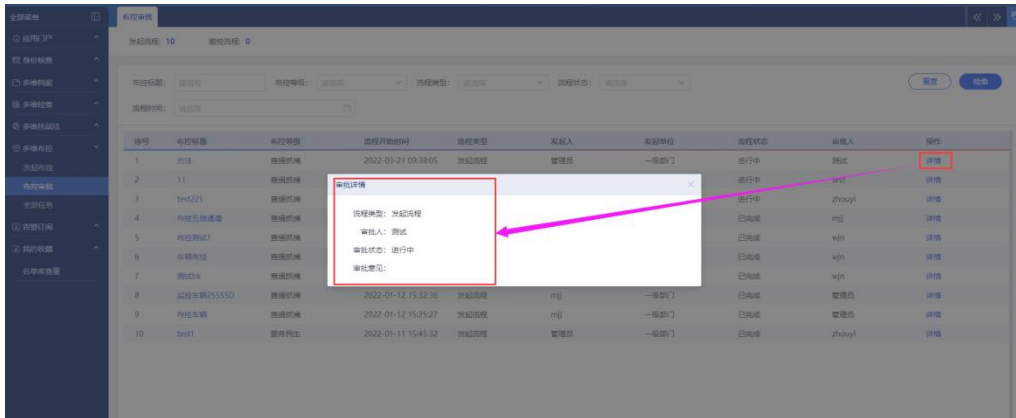


图 4.1.8.2-2 BK 审批-详情

4.1.8.3 全部任务

全部任务：点击进入全部任务界面，输入任务编号、任务标题、BK 等级、任务状态和时间范围，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

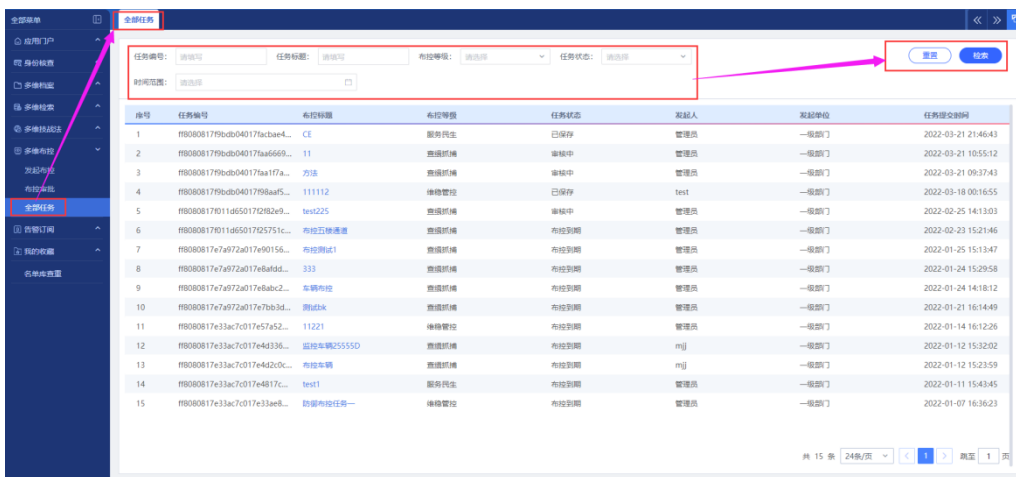


图 4.1.8.3-1 全部任务

4.1.9 告警订阅

告警订阅包含我的告警和全部告警功能，如下图所示：

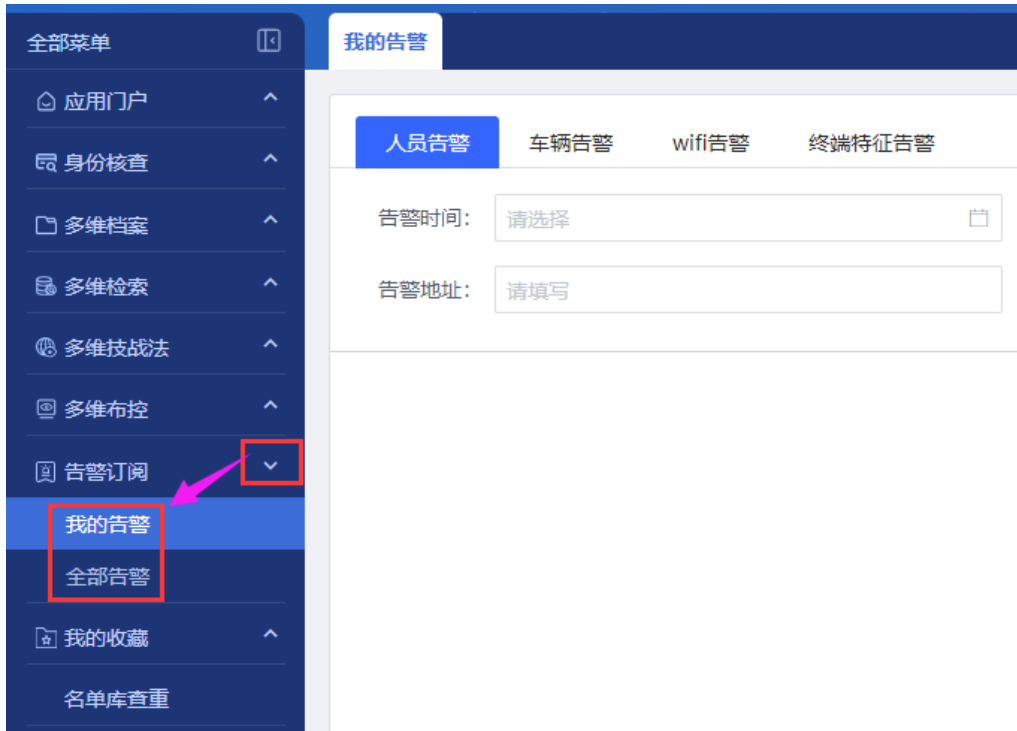


图 4.1.9 告警订阅

4.1.9.1 我的告警

点击进入【我的告警】界面，选择不同类型的告警【人员、CL、wifi、终端特征】后输入告警时间、BK 任务、相似度阈值、告警地址、BK 等级，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

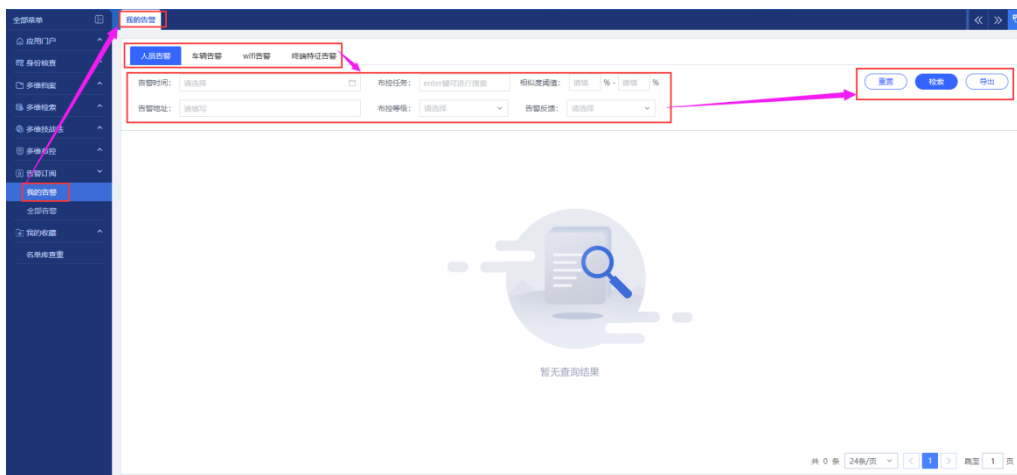


图 4.1.9.1-1 我的告警

对已检索出来的数据，可进行导出，界面右侧点击【导出】，选择导出数量后系统自动导出数据，导出完成后，在界面左下角显示 Excel 文件，如下图所示：

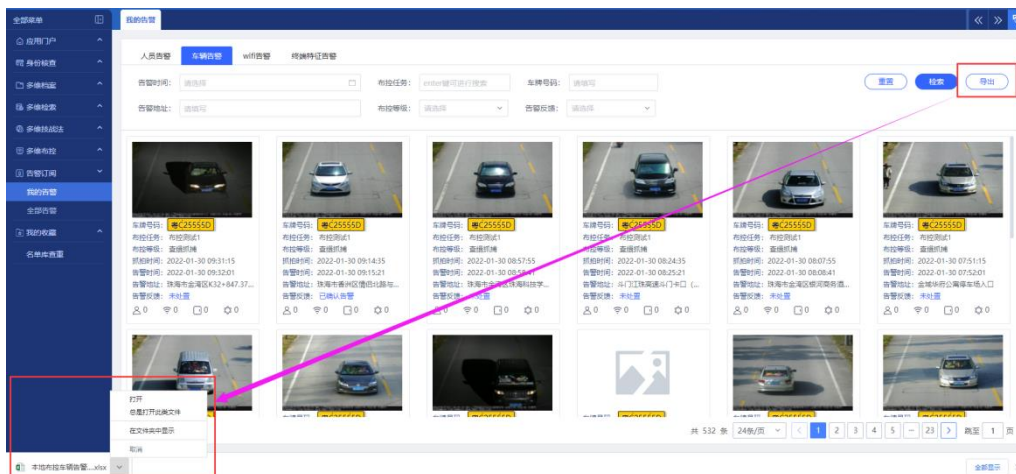


图 4.1.9.1-2 导出数据

4.1.9.2 全部告警

点击进入【全部告警】界面，选择不同类型的告警【人员、CL、wifi、终端特征】后输入告警时间、BK 任务、相似度阈值、告警地址、BK 等级，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

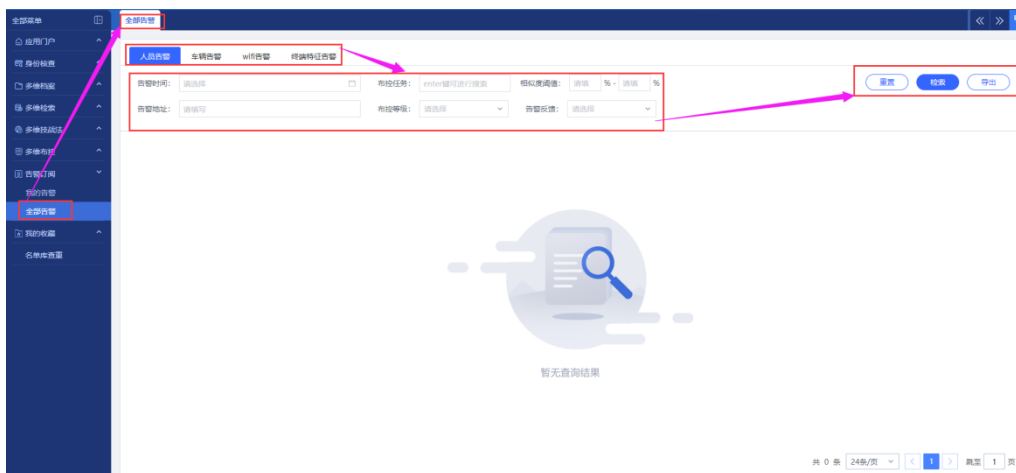


图 4.1.9.2-1 全部告警

对已检索出来的数据，可进行导出，界面右侧点击【导出】，选择导出数量后系统自动导出数据，导出完成后，在界面左下角显示 Excel 文件，如下图所示：

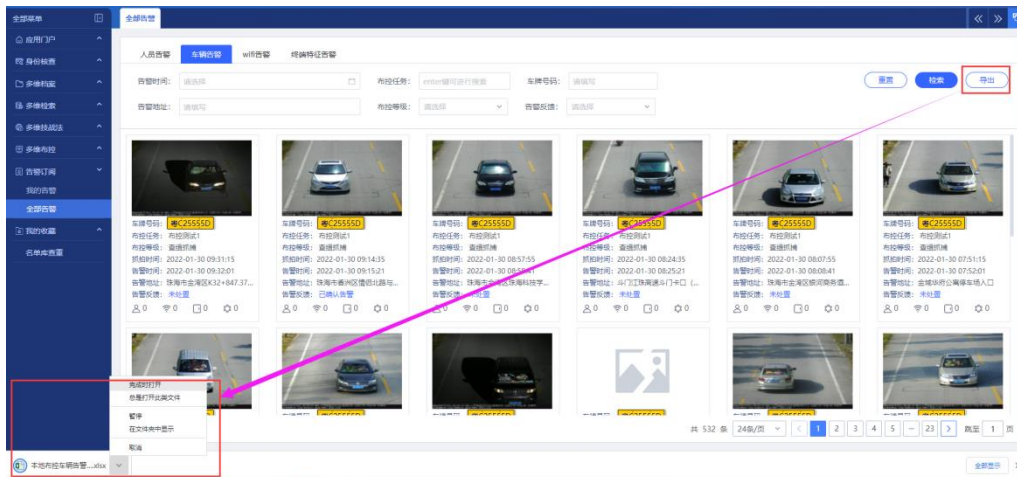


图 4.1.9.2-2 导出数据

4.1.10 我的收藏

我的收藏包含收藏记录和离线文件功能，如下图所示：

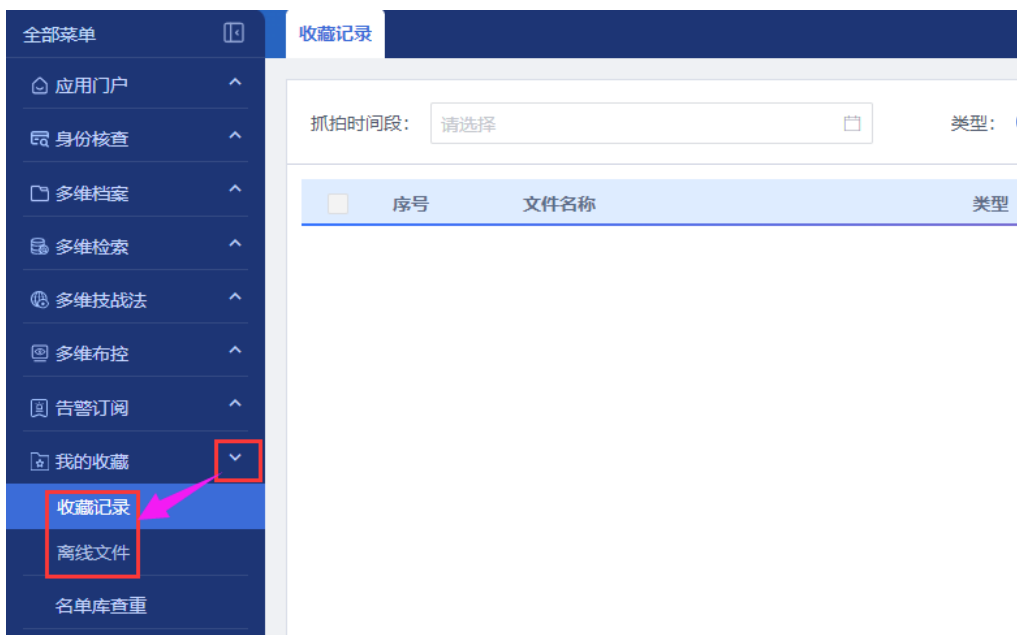


图 4.1.10-1 我的收藏

4.1.10.1 收藏记录

点击进入【收藏记录】界面，选择抓拍时间段、类型和文件名称，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

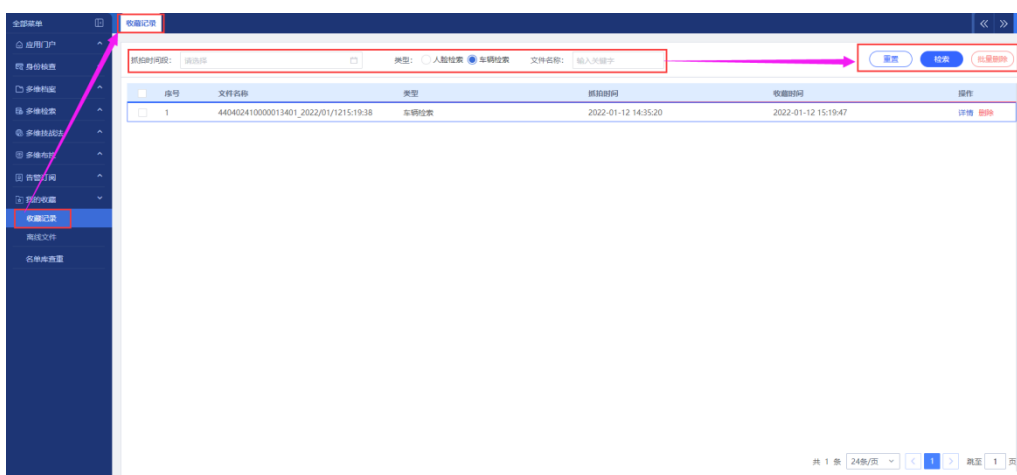


图 4.1.10.1-1 收藏记录

对搜索出来的文件，可以进行单个删除，批量删除，详情查询等操作；

4.1.10.2 离线文件

点击进入【离线】界面，选择时间范围、文件名称，点击右侧【检索】，界面下侧显示检索结果，如下图所示：

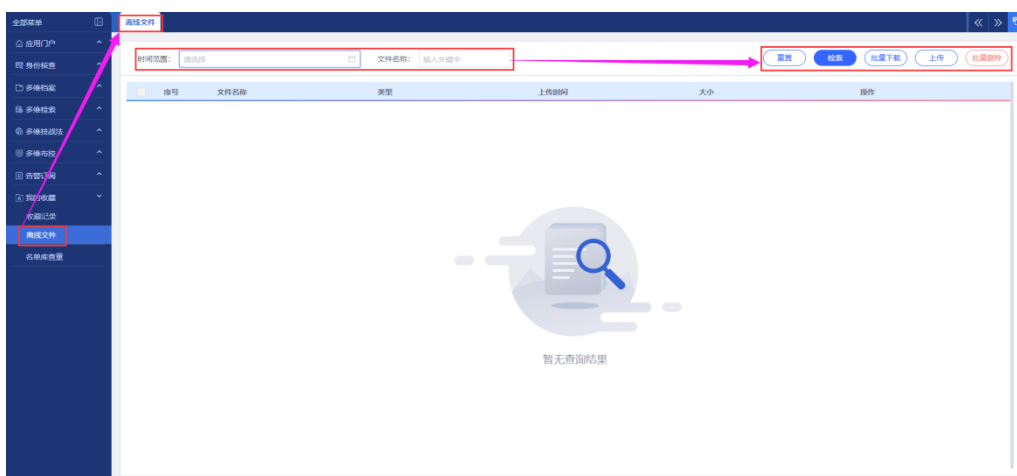


图 4.1.10.2-1 离线文件

对搜索出来的文件，可以进行单个删除，批量删除，详情查询等操作；

可在此界面上传问价到系统，点击【上传】，在弹框输入文件名字，【点击上传文件】在文件路径加载文件后上传，如下图所示：

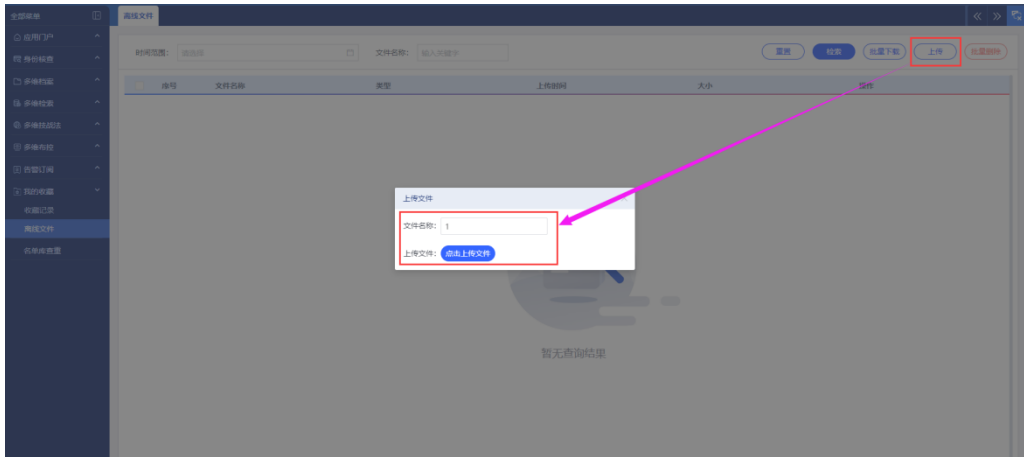


图 4.1.10.2-2 上传文件

5 故障分析与排除

序号	故障现象	原因分析	排查/解决方法
1			
2			
3			
4			
5			

6 附件

/

7 售后服务

高新兴科技集团股份有限公司追求卓越的产品，会对公司的任何产品做出更改，更改产品可能与本用户手册略有不同，恕不另行通知，请关注我们网站的最新信息！

地址：广州市黄埔区科学城开创大道 2819 号

邮编：510530

电话总机：(020) 32068888

传真：(020) 32032888

网址：www.gosuncn.com