

Руководство программиста

AutoSDK

Версия 2.5.x



ОГЛАВЛЕНИЕ

1	термины	8
2	обзор autosdk	9
2.1	Общая информация	9
2.2	Системные требования	10
2.3	Режимы работы продукта	10
2.3.1	AutoSDKLite ("Parking")	10
2.3.2	AutoSDK ("Freeflow")	10
2.4	Лицензирование продукта	10
2.5	Состав продукта	11
2.6	Процедура установки (для ОС Windows)	13
3	первое использование	14
3.1	Загрузка модулей	14
3.2	Создание принципа	14
3.3	Конфигурация принципа	15
3.4	Распознавание	16
3.5	Обработка результата распознавания	17
4	описание вспомогательных утилит	20
4.1	Утилита vpwfetch	20
4.1.1	Обзор	20
4.1.2	Семантика выражений	21
4.1.3	Настройка	24
4.1.4	Завершение работы и примеры команд	28
4.2	Утилита lsvrwi	29
4.2.1	Обзор	29
4.2.2	Опции и примеры	29
4.3	Утилита lsvrwc	31
4.3.1	Обзор	31
4.3.2	Опции	31
5	описание операций с аорп-объектами	33
5.1	VpwprincOpen	33
5.1.1	Имя	33
5.1.2	Синтаксис	33
5.1.3	Описание	33
5.1.4	Возвращаемые значения	34
5.2	VpwprincOpen_v3	35
5.2.1	Имя	35
5.2.2	Синтаксис	35
5.2.3	Описание	35
5.2.4	Возвращаемые значения	36
5.3	AorpRetain	37

5.3.1	Имя	37
5.3.2	Синтаксис	37
5.3.3	Описание	37
5.3.4	Возвращаемые значения	37
5.4	AorpRelease	38
5.4.1	Имя	38
5.4.2	Синтаксис	38
5.4.3	Описание	38
5.4.4	Возвращаемые значения	38
5.5	VodiprincGetparam	39
5.5.1	Имя	39
5.5.2	Синтаксис	39
5.5.3	Описание	39
5.5.4	Возвращаемые значения	39
5.6	VodiprincSetparam	40
5.6.1	Имя	40
5.6.2	Синтаксис	40
5.6.3	Описание	40
5.6.4	Возвращаемые значения	45
5.7	VodiprincApplyparam	46
5.7.1	Имя	46
5.7.2	Синтаксис	46
5.7.3	Описание	46
5.7.4	Возвращаемые значения	46
5.8	VodiprincControl	47
5.8.1	Имя	47
5.8.2	Синтаксис	47
5.8.3	Описание	47
5.8.4	Возвращаемые значения	48
5.9	VodiprincProcess	49
5.9.1	Имя	49
5.9.2	Синтаксис	49
5.9.3	Описание	49
5.9.4	Возвращаемые значения	50
5.10	VodiprincFlush	51
5.10.1	Имя	51
5.10.2	Синтаксис	51
5.10.3	Описание	51
5.10.4	Возвращаемые значения	51
5.11	VodiensCount	52
5.11.1	Имя	52
5.11.2	Синтаксис	52
5.11.3	Возвращаемые значения	52
5.12	VodiensClear	53
5.12.1	Имя	53
5.12.2	Синтаксис	53

5.12.3	Описание	53
5.12.4	Возвращаемые значения	53
5.13	VodiensAdd	54
5.13.1	Имя	54
5.13.2	Синтаксис	54
5.13.3	Описание	54
5.13.4	Возвращаемые значения	54
5.14	VodiensRemove	55
5.14.1	Имя	55
5.14.2	Синтаксис	55
5.14.3	Описание	55
5.14.4	Возвращаемые значения	55
5.15	VodiensDelete	56
5.15.1	Имя	56
5.15.2	Синтаксис	56
5.15.3	Описание	56
5.15.4	Возвращаемые значения	56
5.16	VodiensGet	57
5.16.1	Имя	57
5.16.2	Синтаксис	57
5.16.3	Описание	57
5.16.4	Возвращаемые значения	57
5.17	VodiensUnique	58
5.17.1	Имя	58
5.17.2	Синтаксис	58
5.17.3	Описание	58
5.17.4	Возвращаемые значения	58
5.18	VodiensCombine	59
5.18.1	Имя	59
5.18.2	Синтаксис	59
5.18.3	Описание	59
5.18.4	Возвращаемые значения	59
5.19	VodiensCombine_v2	60
5.19.1	Имя	60
5.19.2	Синтаксис	60
5.19.3	Описание	60
5.19.4	Возвращаемые значения	60
5.20	VodiresGetuserdata	61
5.20.1	Имя	61
5.20.2	Синтаксис	61
5.20.3	Описание	61
5.20.4	Возвращаемые значения	61
5.21	VodiresSetuserdata	62
5.21.1	Имя	62
5.21.2	Синтаксис	62
5.21.3	Описание	62

5.21.4	Возвращаемые значения	62
5.22	VodiresFetchinfo	63
5.22.1	Имя	63
5.22.2	Синтаксис	63
5.22.3	Описание	63
5.22.4	Возвращаемые значения	63
5.23	VodiResultInfoDestroy	64
5.23.1	Имя	64
5.23.2	Синтаксис	64
5.23.3	Описание	64
6	описание структур	65
6.1	vodi_vpw_country_id	65
6.1.1	Имя	65
6.1.2	Синтаксис	65
6.1.3	Описание	65
6.2	vodi_image	66
6.2.1	Имя	66
6.2.2	Синтаксис	66
6.2.3	Описание	66
6.3	vodi_vpw_options	67
6.3.1	Имя	67
6.3.2	Синтаксис	67
6.3.3	Описание	67
6.4	vodi_ucontext	68
6.4.1	Имя	68
6.4.2	Синтаксис	68
6.4.3	Описание	68
6.5	vodi_plate_info_spec	69
6.5.1	Имя	69
6.5.2	Синтаксис	69
6.5.3	Описание	70
6.6	vodi_plate	72
6.6.1	Имя	72
6.6.2	Синтаксис	72
6.6.3	Описание	72
6.7	aorp_error	74
6.7.1	Имя	74
6.7.2	Синтаксис	74
6.7.3	Описание	74
7	описание функций для работы с шаблонами	75
7.1	VodilSO3166children	75
7.1.1	Имя	75
7.1.2	Синтаксис	75
7.1.3	Описание	75
7.1.4	Возвращаемые значения	75
7.2	LpvlibShowPlateid	76

7.2.1	Имя	76
7.2.2	Синтаксис	76
7.2.3	Описание	76
7.2.4	Возвращаемые значения	76
7.3	LpvlibReadPlateid	77
7.3.1	Имя	77
7.3.2	Синтаксис	77
7.3.3	Описание	77
7.3.4	Возвращаемые значения	77
7.4	LpvlibModulesOf	78
7.4.1	Имя	78
7.4.2	Синтаксис	78
7.4.3	Описание	78
7.4.4	Возвращаемые значения	79
8	описание грамматики для обозначения множества шаблонов номерных пластин	80

ТЕРМИНЫ

- Принципал (**Vpwprinc**) — объект, для которого определены операции распознавания автомобильных номеров (**VodiprincProcess**). Одному принципалу соответствует один канал распознавания. Распознавание по данному каналу может быть разделено на несколько параллельных нитей (далее — потоков распознавания, англ. “recognition threads”), чтобы оптимально распределить нагрузку на процессор при обработке видео высокого разрешения.
- Результат (**Vpwres**) — объект, описывающий результат распознавания автомобильного номера.
- Ансамбль (**Vpwens**) — список результатов распознавания автомобильных номеров.

Vpwprinc (принципал), **Vpwens** (ансамбль) и **Vpwres** (результат) относятся к множеству так называемых AORP-объектов.

- Общая библиотека, динамическая библиотека (**shared library**) — библиотека общего использования.
- Архивная библиотека, статическая библиотека (**archive library**) — библиотека архивного типа.
- Библиотека заготовок, стабовая библиотека (**stub library**) — библиотека, используемая в ОС Windows для линковки с динамической библиотекой.

ОБЗОР AUTOSDK

2.1 общая информация

Комплект разработчика **AutoSDK** (Seenaptec) — набор динамических библиотек и заголовочных файлов C/C++. На основе **AutoSDK** разрабатывается программное обеспечение для распознавания автомобильных номеров. Данная функциональность может использоваться как компонент следующих систем:

- системы контроля доступа;
- системы управления парковкой;
- системы автоматического сбора пошлины¹;
- системы “умных городов”;
- системы видеонаблюдения транспортных потоков;
- системы управления видео²;
- системы взвешивания (в т.ч. в движении) и контроля нагрузки на ось;
- встроенные устройства и программно-аппаратные комплексы.

Возможности **AutoSDK**:

- видеоанализ в режиме реального времени со скоростью обработки кадра в диапазоне 10–100 мс (в зависимости от разрешения кадра);
- распознавание двухстрочных и однострочных номерных знаков более 30 стран³;
- распознавание до 20 номеров в одном кадре (для видеонаблюдения за несколькими полосами движения по одному каналу);
- максимальная скорость движения автомобиля, при которой распознается номер — 220 км/час (при корректно настроенной камере видеонаблюдения);
- определение направления движения транспортного средства;
- гибкая настройка распознавания: выбор шаблонов номеров, задание нескольких зон детекции номера в кадре, управление параметрами выдачи результата;
- выбор наилучшего результата распознавания из множества результатов, сгенерированных во время наблюдения за конкретным номером в кадре (алгоритм трекинга).

¹ англ. “electronic toll collection system”, ETC

² англ. “video management system”, VMS

³ актуальный список государств, номерные знаки которых могут распознаваться с помощью **AutoSDK**, предоставляется по запросу

2.2 системные требования

- **Поддерживаемые операционные системы:** семейство Unix (например, Mac OS X, Linux, FreeBSD) и Microsoft Windows (например, 2000, 2003, XP, Vista, Seven, 8/8.1, 10).
- **Поддерживаемые архитектуры процессора:** x86 (x86-32, x86-64), ARMv7, ARMv8 AArch32.
- **Модель процессора:** подбирается индивидуально в соответствии с планируемым количеством потоков распознавания, кадровой частотой обрабатываемого видео и разрешением кадра. При активации дополнительных потоков распознавания нагрузка на процессор растет линейно.
- **Оперативная память:** от 2 Гб. Объем памяти, потребляемой одним потоком распознавания, зависит от кадровой частоты видео и разрешения кадра, и приблизительно равняется 200 Мб.
- **Языки программирования:** C, C++.
- **Минимальная высота символов на изображении номерной пластины в кадре:**
 - 14-20 пикселей для камер без аппаратного сжатия кадра (аналоговых, машинного зрения);
 - 20-30 пикселей для камер с аппаратным сжатием кадра (IP-камер).
- **Оптимальные углы инсталляции камеры видеонаблюдения:**
 - по вертикали — 18-20 (максимум — 30) градусов;
 - по горизонтали — 5-10 (максимум — 20) градусов;
- **Допустимый крен номерной пластины в кадре:** 5-10 градусов.
- **Входные данные:** 8-битный RAW-поток (в градациях серого⁴).

2.3 режимы работы продукта

2.3.1 AutoSDKLite ("Parking")

- Обработывает до 6 кадров в секунду (англ. *fps*, frames per second).
- Требуемая скорость движения транспортных средств в зоне видеоконтроля: до 20 км/ч

2.3.2 AutoSDK ("Freeflow")

- Обработывает до 25 кадров в секунду.
- Требуемая скорость движения транспортных средств в зоне видеоконтроля: до 220 км/ч

2.4 лицензирование продукта

Динамические библиотеки **AutoSDK** защищены и могут использоваться только при наличии локально установленных ключей защиты⁵ (см. таблицу 1).

⁴ англ. "grayscale"

⁵ лицензионная защита **AutoSDK** осуществляется с помощью решения Sentinel HASP компании Gemalto

Таблица 1: Особенности ключа защиты Sentinel HASP в зависимости от его типа

Тип ключа	Описание
HASP HL Key (англ. “hardware license”, аппаратная защита)	Реализована в виде аппаратного токена (USB-ключа). Физически устанавливается на сервер с защищаемыми программными продуктами. Может переноситься без потери лицензии.
HASP SL Key (англ. “software license”, программная защита)	Реализована в виде сервиса. Привязывается к аппаратному обеспечению компьютера. В случае переноса защищаемых продуктов на другой сервер необходимо приобрести новую лицензию.

От приобретенной лицензии зависят следующие параметры работы **AutoSDK** :

- максимальное количество работающих потоков распознавания (по всем каналам);
- доступные шаблоны номеров конкретных стран;
- скорость обработки видеопотока (6 fps или до 25 fps, см. [Режимы работы продукта](#)).

Просмотреть параметры лицензии к **AutoSDK**, которая доступна на локальном компьютере, можно с помощью утилиты `lsvpwc` (см. [Утилита lsvpwc](#)).

2.5 состав продукта

В состав дистрибутива **AutoSDK** входят файловый пакет и ключ защиты (разрешающий работу исполняемых файлов). Структура файлового пакета:

- **_doc**:
 - AutoSDK_v2.5_RU.pdf, AutoSDK_v2.5_EN.pdf — документация разработчика (на русском и английском языках);
 - AutoSDK_2.5.x_change_log_RU.pdf, AutoSDK_2.5.x_change_log_EN.pdf — история изменений (на русском и английском языках);
 - **templates** — изображения поддерживаемых шаблонов номерных пластин.
- **_examples** — примеры использования **AutoSDK**.
- **_redist** — вспомогательные программные продукты других производителей⁶.
- **_opt**:
 - **include** — заголовочные файлы:
 - * Vodi — заголовочные файлы **AutoSDK**;
 - * Vo — заголовочные файлы и вспомогательные библиотеки (в т.ч. для портируемости программного кода).
 - * ImageMagick — библиотеки обработки растровых изображений.

⁶ например, окружение для работы лицензионных ключей (Sentinel LDK Run-time Environment)

- **bin [Unix]** — утилиты, примеры использования;
- **bin [Windows]** — программы, динамические библиотеки, среди которых:
 - * **vpwfetch** — утилита для чтения автомобильных номеров (см. [Утилита vpwfetch](#));
 - * **lsvpwi** — утилита для печати информации о шаблонах номеров (см. [Утилита lsvpwi](#));
 - * **lsvpwc** — утилита для печати информации про лицензию (см. [Утилита lsvpwc](#));
 - * **Bo.dll** — вспомогательная библиотека;
 - * **Bo_g.dll** — отладочная версия;
 - * **Vodi.dll** — основная библиотека;
 - * **Vodi_g.dll** — отладочная версия.
- **lib [Unix]** — объектные файлы, динамические и архивные библиотеки:
 - * **vpwfetch** — утилита для чтения автомобильных номеров (см. [Утилита vpwfetch](#));
 - * **lsvpwi** — утилита для печати информации о шаблонах номеров (см. [Утилита lsvpwi](#));
 - * **lsvpwc** — утилита для печати информации про лицензию (см. [Утилита lsvpwc](#));
 - * **[PFX]Bo[SFX]** — вспомогательная библиотека;
 - * **[PFX]Bo_g[SFX]** — отладочная версия;
 - * **[PFX]Vodi[SFX]** — основная библиотека;
 - * **[PFX]Vodi_g[SFX]** — отладочная версия.
- **lib [Windows]** — объектные файлы, архивные и стабовые библиотеки, среди которых:
 - * **Bo.lib** — стабовая библиотека Bo.dll;
 - * **Bo_g.lib** — отладочная версия;
 - * **Vodi.lib** — стабовая библиотека Vodi.dll;
 - * **Vodi_g.lib** — отладочная версия.
- **libexec** — библиотеки с неявной линковкой.

В составе названия динамической библиотеки для Unix могут использоваться:

- **[PFX]** — системно-зависимый префикс (например, lib);
- **[SFX]** — системно-зависимый суффикс, включающий версию файла и его расширение (например, .so.2.5.0; 2.5.0.dylib, -2_5_0.dll).

В папке **_doc\templates** находятся папки, содержащие в своем названии конкретную страну и ее код согласно ISO 3166-1 numeric. Каждая из папок содержит изображения шаблонов номерных пластин страны, заявленной в названии. Имена изображений соответствуют порядковым номерам шаблонов в пределах модуля страны (**vpwi-[country]**)^a.

^a где [country] — код этой страны (например, "vpwi-co" используется для распознавания автомобильных номеров Колумбии).

Соответствие старых и новых идентификаторов шаблонов номерных пластин^a каждой страны записано в файле **doc/templates/templates_map.txt**. Альтернативой файлу является консольная утилита **lsvpwi** (см. [Утилита lsvpwi](#)).

Форма записи: ID_страны[ID_региона]ID_шаблона:прежний_ID_шаблона

^a новые идентификаторы реализованы в версии **AutoSDK 2.5.1**

2.6 процедура установки (для ос windows)

Рекомендуется придерживаться данной инструкции для корректной установки **AutoSDK**.

Пусть `INSTALLDIR` — путь к директории установки продукта.

1. Запустить исполняемый файл **setup.exe** (находится в корне файлового пакета). Пройти шаги программы-инсталлятора. В результате файлы **AutoSDK** будут помещены в `INSTALLDIR`.
2. Добавить для препроцессора C/C++ путь поиска заголовочных файлов (`INSTALLDIR\opt\include`).
3. Добавить для линковщика путь поиска библиотек (`INSTALLDIR\opt\lib`).

При использовании Microsoft Visual Studio это делается в разделе Additional Include Directories.

4. Создать или добавить в переменную окружения `PATH` путь `INSTALLDIR\opt\bin`.
5. Создать или добавить в переменную окружения `AORP_MODULE_PATH` путь `INSTALLDIR\opt\libexec\aorp\modules`.

ПЕРВОЕ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ

3.1 загрузка модулей

Перед началом работы с **AutoSDK** необходимо загрузить 2 модуля:

- **vpw** — базовая функциональность;
- **vpwi-[country]** — описание номерных пластин конкретной страны (например, "vpwi-co" для Колумбии).

```
1 static bo_status_t _t_load_requires(struct aorp_error *anErrPtr)
2 {
3     static char const *_s_requires[] = { "vpw", "vpwi-co", NULL };
4
5     bo_status_t status;
6     char const *name, **rqp;
7
8     for (rqp = _s_requires; NULL != (name = *rqp); ++rqp) {
9         status = AorpMldLoad(name, NULL, 0, 0, anErrPtr);
10        if (BoS_FAILURE(status)) {
11            return (status);
12            /* NOTREACHED */
13        }
14    }
15
16    return (BoS_NORMAL);
17 }
```

См. дополнительную информацию в разделе:

- [aorp_error](#)

3.2 создание принципала

Чтобы начать распознавание автомобильных номеров, необходимо создать (открыть) экземпляр принципала (см.). При создании указываются параметры работы принципала.

```
1 int main(int argc, char *argv[])
2 {
```

```

3  aorp_object_t principal;
4  struct aorp_error *err;
5  ...
6  principal = VpwprincOpen(0, NULL, NULL, err);
7  if (NULL == principal) {
8      goto L_error;
9      /* NOTREACHED */
10 }
11 ...
12 (void)AorpRelease(principal, 0, NULL); /* releasing the principal */
13 ...
14 }

```

Чтобы среди всех доступных лицензионных ключей использовать тот, который предоставляет наибольшую скорость обработки видео, необходимо при открытии принципа указать для параметра **aFpsMax** значение 0.

См. дополнительную информацию в разделах:

- [VpwprincOpen](#)
- [AorpRelease](#)
- [aorp_error](#)

3.3 конфигурация принципа

После создания принципа можно приступить к его настройке. Из примера ниже видно, что распознаваться должны номерные знаки Колумбии.

```

1  static bo_status_t
2  _t_princ_configure(aorp_object_t aPrincipal, struct aorp_error *anErrPtr)
3  {
4      bo_status_t status;
5      struct vodi_vpw_country_id tmpl = {
6          /* .code = */170/* co */,
7          /* .id = */0,
8          /* .sub_id = */0
9      };
10
11     assert(NULL != aPrincipal);
12
13     status = VodiprincSetparam(aPrincipal, anErrPtr,
14                               VodiCTL_VPW_PLATE_TEMPLATE, &tmpl, 1);
15     if (BoS_FAILURE(status)) {
16         return (status);
17         /* NOTREACHED */

```

```

18     }
19
20     /* other parameters */
21
22     status = VodiprincApplyparam(result, anErrPtr);
23     return (status);
24 }

```

См. дополнительную информацию в разделах:

- [VodiprincSetparam](#)
- [VodiprincApplyparam](#)
- [vodi_vpw_country_id](#)
- [aorp_error](#)

3.4 распознавание

Для того, чтобы начать распознавание, необходимо передать изображение (запакованное в структуру **vodi_image**) в операцию **VodiprincProcess**. Каждая строка изображения должна быть выровнена на 4 байта ¹.

Структура **vodi_vpw_options** с дополнительными опциями (номер кадра в последовательности, его временная метка и размер) используется при распознавании очереди кадров.

В случае обнаружения автомобильных номеров на изображении операция вернет ансамбль результатов (см.).

```

1 static bo_status_t
2 _t_princ_recognize(
3     aorp_object_t aPrincipal,
4     struct vodi_image *anImage,
5     size_t anAnalyzeZonec,
6     vodi_rect_t const anAnalyzeZonev[],
7     struct vodi_ucontext *anUserCtx,
8     aorp_object_t anInputEnsemble,
9     aorp_object_t *anOutputEnsemblePtr,
10    struct aorp_error *anErrPtr
11 )
12 {
13     bo_status_t status;
14     struct vodi_vpw_options options;
15
16     options.magic = VodiK_VPW_OPTIONS_WORK_MAGIC;
17     options.img_seqnum = 0;
18     options.img_timestamp = 0;
19     options.imgsz.sz_width = anImage->img_width;

```

¹ См. макрофункцию **VODI_IMAGE_WStride** (`_opt\include\Vodi\Types.h`). Макрофункция формально определяет, что шаг по строкам изображения — это ширина изображения, выровненная на 4.


```

20 options.imgsz.sz_height = anImage->img_height;
21
22 status = VodiprincProcess(aPrincipal, anImage, anAnalyzeZonec,
23     anAnalyzeZonev, anUserCtx, anInputEnsemble, anOutputEnsemblePtr,
24     &options, anErrPtr);
25
26 return (status);
27 }

```

См. дополнительную информацию в разделах:

- [VodiprincProcess](#)
- [vodi_vpw_options](#)
- [vodi_image](#)
- [aorp_error](#)

3.5 обработка результата распознавания

Обработка полученного результата начинается с чтения из ансамбля.

```

1 static bo_status_t
2 _t_ensemble_handle(aorp_object_t anEnsemble, struct aorp_error *anErrPtr)
3 {
4     bo_status_t status;
5     size_t resc;
6     aorp_object_t resv[256], *resp;
7     bo_index_t from;
8     _Bool overflow;
9
10    assert(NULL != anEnsemble);
11
12    from = 0;
13    do {
14        status = VodiensGet(
15            anEnsemble, from, -1, __myc_namembs(resv), resv, anErrPtr
16        );
17        if (!BoS_DOBRE(status))
18            break;
19
20        resc = (size_t)status;
21        overflow = false;
22        if (__myc_namembs(resv) < resc) {
23            resc = __myc_namembs(resv);
24            from += (bo_index_t)resc;

```

```

25     overflow = true;
26 }
27
28 resp = resv;
29 do {
30     status = _t_result_handle(*resp++, anErrPtr);
31     if (BoS_FAILURE(status)) {
32         return (status);
33         /* NOTREACHED */
34     }
35 }
36 while (--resc);
37 }
38 while (overflow);
39
40 return (BoS_NORMAL);
41 }

```

К каждому результату из ансамбля нужно применить функцию `_t_result_handle`. Она использует операцию `VodiresFetchinfo`, чтобы прочитать информацию из результата в структуру `vodi_vpw_result_info`. По завершении работы с прочитанной информацией её необходимо разрушить с помощью функции `VodiResultInfoDestroy`.

```

1 static bo_status_t
2 _t_result_handle(aorp_object_t aResult, struct aorp_error *anErrPtr)
3 {
4     bo_status_t status;
5     struct vodi_result_info *info;
6     struct vodi_vpw_result_info plateinfo;
7
8     assert(NULL != aResult);
9
10    info = (struct vodi_result_info *)&plateinfo;
11    VODI_RESULT_INFO_TYPE(info) = VodiK_VPW_RESULT_INFO;
12    status = VodiresFetchinfo(aResult, info, anErrPtr);
13    if (BoS_FAILURE(status)) {
14        return (status);
15        /* NOTREACHED */
16    }
17
18    status = _t_plateinfo_handle(&plateinfo, anErrPtr);
19
20    VodiResultInfoDestroy(info);
21
22    return (status);
23 }

```

К прочитанной информации применяется функция `_t_plateinfo_handle`, с помощью которой можно произвести определенные действия над полученным результатом (например, распечатать текст номерной пластины).

```

1 static bo_status_t
2 _t_plateinfo_handle(
3     struct vodi_vpw_result_info *anInfo,
4     struct aorp_error *anErrPtr
5 )
6 {
7     struct vodi_plate_info_spec *pis;
8     struct vodi_plate *plate;
9
10    assert(NULL != anInfo);
11
12    pis = VODI_RESULT_INFO_SPEC(anInfo, plate);
13    plate = &pis->pis_plate_variantv[0];
14
15    /* do something */
16
17    return (BoS_NORMAL);
18 }

```

См. дополнительную информацию в разделах:

- [VodiensGet](#)
- [VodiresFetchinfo](#)
- [VodiResultInfoDestroy](#)
- [vodi_plate](#)
- [vodi_plate_info_spec](#)
- [aorp_error](#)

ОПИСАНИЕ ВСПОМОГАТЕЛЬНЫХ УТИЛИТ

4.1 утилита `vpwfetch`

4.1.1 Обзор

Консольное приложение **vpwfetch** позволяет прочитать автомобильные номера на изображениях.

Программа выполняет следующую последовательность действий:

1. Печатает header-line в header-file.
2. Для каждого изображения:
 - (a) печатает prefix-line в prefix-file;
 - (b) печатает output-line в output-file (для каждого результата распознавания на текущем изображении);
 - (c) печатает suffix-line в suffix-file.
3. Печатает footer-line в footer-file.

Команды:

1. `vpwfetch -h`
2. `vpwfetch [параметры] --config файл-настроек`
3. `vpwfetch [параметры] входной-файл [...]`
4. `vpwfetch [параметры] --if входной-файл`
5. `vpwfetch [параметры] --input-file входной-файл`
6. `vpwfetch [параметры] --of выходной-файл входной-файл`
7. `vpwfetch [параметры] --output-file выходной-файл входной-файл`
8. `vpwfetch [параметры] -S [имя-модуля[, имя-модуля ...]] входной-файл`
9. `vpwfetch [параметры] --requires [имя-модуля[, имя-модуля ...]] входной-файл`
10. `vpwfetch [параметры] -e 'страна[, страна ...]' входной-файл`
11. `vpwfetch [параметры] --templates 'страна[, страна ...]' входной-файл`

4.1.2 Семантика выражений

Перед тем, как применить параметр, утилита **vpwfetch** производит его вычисление. Так как каждое значение параметра интерпретируется как выражение, перед применением **vpwfetch** упрощает эти выражения в строки (либо к тому виду, в котором последующее упрощение невозможно).

Таблица 2: Преобразование выражений

Выражение	Описание
<code>[[пустое-выражение]] => пустая-строка</code>	Пустое выражение интерпретируется как пустая строка.
<code>[[""строка""]] => строка</code>	Строка, трижды взятая в двойные кавычки, интерпретируется как есть.
<code>[["строка"]] => строка</code>	Строка, трижды взятая в одинарные кавычки, интерпретируется как есть.
<code>[["строка"]] => unescape(строка)</code>	Строка в двойных кавычках интерпретируется как строка с escape-последовательностями.
<code>[['строка']] => unescape(строка)</code>	Строка в одинарных кавычках интерпретируется как строка с escape-последовательностями.
<code>[[слово]] => слово</code>	Слово (последовательность букв или цифр) интерпретируется как строка.
<code>[[(выражение)]] => [[выражение]]</code>	Выражение в скобках интерпретируется как выражение.
<code>[[выражение1 выражение2]] => concat([[выражение1]], [[выражение2]])</code>	Пара выражений интерпретируется как контейнер строк, полученных в результате их обработки.
<code>[[\$выражение]] => lookup([[выражение]])</code>	Обрабатывается выражение и после этого производится поиск значения среди параметров или в окружении процесса. Если соответствующего параметра не найдено (в т.ч. в окружении), возвращается пустая строка.
<code>[[выражение1 == выражение2]] => strequ([[выражение1]], [[выражение2]])</code>	Обрабатываются выражения и сравниваются их строки. Если полученные строки одинаковые, возвращается слово true, в противном случае — false.
<code>[[выражение1 != выражение2]] => strneq([[выражение1]], [[выражение2]])</code>	Обрабатываются выражения и сравниваются их строки. Если полученные строки одинаковые, возвращается слово false, в противном случае — true.
<code>[[выражение1 && выражение2]] => and([[выражение1]], [[выражение2]])</code>	Обрабатывается выражение1. Если получено значение true, возвращается полученное значение выражения выражение2. В противном случае вернется слово false.
<code>[[выражение1 выражение2]] => or([[выражение1]], [[выражение2]])</code>	Обрабатывается выражение1. Если получено значение false, возвращается полученное значение выражения выражение2. В противном случае вернется слово true.

Выражение	Описание
<code>[[!выражение]] => not([[выражение]])</code>	Обрабатывается выражение. Если получено значение true, вернется слово false. В другом случае вернется слово true.
<code>[[cond(выражение1 [, ...])]]</code>	Обрабатывается выражение1. Если получено значение true, возвращается выражение2. В другом случае произойдет повтор для выражение3 и выражение4 (и т.д.). Если все пары были проверены и последнее выражение осталось без пары, вернется последнее выражение. В другом случае вернется пустая строка.

Таблица 3: Переменные программы

Переменная	Описание
<code>\${src-path}</code>	Путь к текущему изображению.
<code>\${src-dirname}</code>	Путь к директории текущего изображения.
<code>\${src-basename}</code>	Полное имя текущего изображения.
<code>\${src-ext}</code>	Расширение текущего изображения.
<code>\${src-name}</code>	Имя текущего изображения без расширения.
<code>\${src-seqnum}</code>	Порядковый номер текущего изображения.
<code>\${src-timestamp}</code>	Время текущего изображения. При обработке видео — время кадра ¹ .
<code>\${plate-string}</code>	Текущий результат распознавания автомобильного номера (тип — строка).
<code>\${plate-type}</code>	Строка с маской текущего результата распознавания.
<code>\${plate-id}</code>	Идентификатор типа номерной пластины (шаблона) текущего результата распознавания.
<code>\${plate-country-id}</code>	Идентификатор страны, в которой был издан номер (согласно ISO 3166).
<code>\${plate-validity}</code>	Числовая оценка возможной корректности текущего результата распознавания ² .
<code>\${plate-variant-count}</code>	Количество вариантов текущего результата распознавания.
<code>\${plate-outer-left}</code>	Левая координата внешнего прямоугольника текущей номерной пластины.
<code>\${plate-outer-top}</code>	Верхняя координата внешнего прямоугольника текущей номерной пластины.
<code>\${plate-outer-right}</code>	Правая координата внешнего прямоугольника текущей номерной пластины.
<code>\${plate-outer-bottom}</code>	Нижняя координата внешнего прямоугольника текущей номерной пластины.

¹ если в качестве входных файлов подаются изображения, **vpwfetch** последовательно обрабатывает их с интервалом 40 мс (по умолчанию)

² определяется по собственным критериям **AutoSDK**

Переменная	Описание
<code>#{plate-exact-left}</code>	Левая координата построенного прямоугольника текущей номерной пластины.
<code>#{plate-exact-top}</code>	Верхняя координата построенного прямоугольника текущей номерной пластины.
<code>#{plate-exact-right}</code>	Правая координата построенного прямоугольника текущей номерной пластины.
<code>#{plate-exact-bottom}</code>	Нижняя координата построенного прямоугольника текущей номерной пластины.
<code>#{plate-symrect-list}</code>	Список геометрических позиций символов на изображении текущего результата распознавания.
<code>#{plate-inversed}</code>	Признак инверсности текущей номерной пластины.
<code>#{plate-direction}</code>	Направление движения транспортного средства. Переменная имеет смысл только при активном режиме динамики.
<code>#{plate-angle}</code>	Угол наклона текущей номерной пластины на изображении.
<code>#{plate-speed}</code>	Скорость движения транспортного средства.
<code>#{plate-index}</code>	Идентификатор траектории движения транспортного средства.
<code>#{plate-flags}</code>	Флаги текущего результата распознавания (отображает поле <code>pis_flags</code> структуры результата распознавания <code>vodi_plate_info_spec</code>).
<code>#{plate-duplicate}</code>	Признак повторно выданного результата. Имеет смысл только при включенном режиме с повторными выдачами.
<code>#{plate-lost}</code>	Признак завершенной траектории движения транспортного средства (новые данные о номерной пластине больше не поступают). Переменная имеет смысл только в при активном режиме динамики.
<code>#{plate-invalid}</code>	Признак “невалидной” траектории движения транспортного средства, когда алгоритм трекинга определил эту траекторию как продолжение другой траектории (и она больше не является признаком появления нового автомобиля в кадре). Переменная <code>plate-invalid</code> имеет смысл только в при активном режиме динамики.
<code>#{plate-best-frame-timestamp}</code>	Время, когда было получено лучшее изображение ³ номерной пластины (в интервале между ее появлением в кадре и до текущего момента).

³ определяется по собственным критериям AutoSDK

Переменная	Описание
<code>\${plate-create-timestamp}</code>	Время начала траектории движения (въезда в кадр) транспортного средства.
<code>\${plate-lost-timestamp}</code>	Время выезда транспортного средства из кадра (номера больше нет в кадре).
<code>\${plate-seqnum}</code>	Порядковый номер лучшего изображения номерной пластины от начала траектории до настоящего момента.
<code>\${@}</code>	Файл, в который производится запись.
<code>\${fps}</code>	Текущее значение скорости анализа изображений.
<code>\${avgfps}</code>	Среднее значение скорости анализа изображений за весь период.
<code>\${process-duration}</code>	Интервал времени анализа текущего изображения (в микросекундах).

4.1.3 Настройка

Таблица 4: Настройка входящих данных

<code>--encoding, --input-encoding</code> кодировка	Кодировка, в которой передаются параметры. По умолчанию считается, что параметры передаются в кодировке UTF-8.
<code>--if, --input-file</code> файл	<p>Путь к файлу или файлам с изображениями, на которых необходимо распознать автомобильные номера⁴. Примеры:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <code>--if /example.bmp</code> — путь к одному из файлов с изображением; • <code>--if "/* .bmp"</code> — путь к файлам с расширением <code>.bmp</code>; • <code>--if /example.avi</code> — путь к одному видеофайлу, из которого возможно прочитать несколько изображений; • <code>--if "/* .avi"</code> — путь к видеофайлам с расширением <code>.avi</code>.

⁴ Следует заметить, что **AutoSDK** как группа библиотек принимает только 8-битовое серое RAW-изображение. При этом **vpwfetch** как утилита поддерживает распространенные графические форматы (например, jpeg, bmp, png и другие).

<code>-u, --raw [ширина, высота[, ориентация]]</code>	<p>Признак того, что входящие изображения имеют формат "RAW".</p> <ul style="list-style-type: none"> • ширина — ширина изображения; • высота — высота изображения; • ориентация — ориентация изображения: TL (Top Left) или BL (Bottom Left). По умолчанию считается, что изображение имеет ориентацию BL.
<code>-S, --requires имя [имя1, ..., имяN] (N >= 0)</code>	Список AORP-модулей для загрузки. Модули будут загружаться в том же порядке, в котором указаны.
<code>--sp, --search-path путь [путь1, ..., путьN] (N >= 0)</code>	Список путей поиска AORP-модулей.

Таблица 5: Настройка выходных данных

<code>--output-encoding кодировка</code>	<p>Необходимая кодировка выходного файла. По умолчанию считается, что необходимо кодировать выходной файл в UTF-8. Если vpwfetch запускается под управлением ОС Windows, то по умолчанию считается, что выходной файл — консоль (тогда необходимо кодировать в CP866 или CP1251). Выражение:</p> <pre>cond(isatty(\${@}), "CP866", "CP1251").</pre>
<code>--hf, --header-file файл</code>	Путь к заголовочному файлу. В этот файл записывается строка, заданная параметром <code>header-line</code> , перед началом анализа изображений. По умолчанию считается, что заголовочный файл совпадает с <code>output-file</code> .
<code>--hl, --header-line строка</code>	Строка, которая будет записана в заголовочный файл. По умолчанию считается, что будет записана пустая строка.
<code>--pf, --prefix-file файл</code>	Путь к префиксному файлу. В этот файл записывается строка, заданная параметром <code>prefix-line</code> , перед началом анализа каждого изображения. По умолчанию считается, что префиксный файл совпадает с <code>output-file</code> .

<code>--pl, --prefix-line</code> строка	Строка, которая будет записана в префиксный файл. По умолчанию считается, что будет напечатана следующая строка: <code>\${src-path}"("\${src-seqnum}", "\${fps}"):\\n".</code>
<code>--of, --output-file</code> файл	Путь к выходному файлу. В этот файл записывается строка, заданная параметром <code>output-line</code> , для каждого полученного результата анализа изображения. По умолчанию считается, что выходной файл будет <code>stdout</code> .
<code>--ol, --output-line</code> строка	Строка будет напечатана в выходной файл. По умолчанию считается, что будет записана следующая строка: <code>\${"plate-string"}\\n".</code>
<code>--sf, --suffix-file</code> файл	Путь к суффиксному файлу. В этот файл записывается строка, заданная параметром <code>sufix-line</code> , после анализа каждого изображения. По умолчанию считается, что суффиксный файл совпадает с <code>output-file</code> .
<code>--sl, --sufix-line</code> строка	Строка, которая будет напечатана в суффиксный файл. По умолчанию считается, что будет записана пустая строка.
<code>--ff, --footer-file</code> файл	Путь к конечному файлу. В этот файл записывается строка, заданная параметром <code>footer-line</code> , в конце анализа изображения. По умолчанию считается, что конечный файл совпадает с <code>output-file</code> .
<code>--fl, --footer-line</code> строка	Строка, которая будет записана в конечный файл. По умолчанию считается, что будет записана пустая строка.

Таблица 6: Настройка детектора номерных пластин

<code>-M, --plate-size-max</code> число	Максимальный размер номерной пластины на изображении в пикселях. По умолчанию — 200.
<code>-m, --plate-size-min</code> число	Минимальный размер номерной пластины на изображении в пикселях. По умолчанию — 45.
<code>-t, --threshold</code> число	Базовый уровень бинаризации изображения. По умолчанию — 21.
<code>-X, --image-scale-factor</code> [X-фактор, Y-фактор]	Параметр уменьшения изображения перед поиском на нем номеров. По умолчанию параметр не задан.

-Z, --image-size [ширина, высота]	Размер изображения перед поиском на нем номеров. Оригинальное изображения будет приведено к этому размеру. По умолчанию размер не задан.
-c, --plate-filter-charc число	Минимально необходимое количество символов на номерной пластине (найденное по простому алгоритму), чтобы продолжить ее дальнейший анализ. По умолчанию — 0.

Таблица 7: Настройка сегментатора

-b, --blur число	Размер маски для алгоритма бинаризации по блюру. По умолчанию — 13.
------------------	---

Таблица 8: Настройки динамики

-y, --with-dynamic логическое-значение	Включение алгоритма динамики. В этом режиме происходит наблюдение за движением автомобилей. По умолчанию алгоритм выключен.
-L, --comparable-time-max интервал-времени	Интервал времени, в рамках которого разрешено проводить сравнение характеристик автомобилей номеров на предмет их принадлежности одному и тому же транспортному средству. По умолчанию — 80 миллисекунд.
-f, --comparable-symbols-min число	Минимальный процент совпавших символов двух номерных пластин, чтобы их отнести к одному и тому же автомобилю. По умолчанию — 80 процентов.
--output-timeout интервал-времени	Интервал от начала наблюдения за движением автомобиля до первой выдачи результата пользователю. По умолчанию — 2 секунды.
--with-duplicate логическое-значение	Включение режима периодической выдачи результатов наблюдения за движением автомобиля. По умолчанию алгоритм выключен.
--output-period интервал-времени	Период повторной выдачи результата наблюдения за движением автомобиля. Параметр может использоваться только при включенном параметре периодической выдачи результата (--with-duplicate). По умолчанию — 500 миллисекунд.
--duration-without-access интервал-времени	Интервал времени с момента завершения наблюдения за движением автомобиля до его последней выдачи пользователю. По прошествии этого интервала считается, что автомобиль уехал, и наблюдение за ним больше не проводится. По умолчанию — 3 секунды.

Таблица 9: Общие настройки

--config файл	Загрузка конфигурационного файла.
-k, --thread-max число	Максимальное количество потоков параллельного видеоанализа. По умолчанию — 1.
-s, --plate-star-max число	Максимально разрешенное количество нераспознанных символов на номерной пластине, при котором результат еще можно вернуть пользователю. По умолчанию — 0.
-p, --plate-validity-min число	Минимально разрешенная достоверность результата распознавания, при которой этот результат еще может быть выдан пользователю. По умолчанию — 0.
-e, --templates "страна [страна ...]"	Задаёт список шаблонов номеров, с которыми будет происходить сравнение в процессе распознавания. По умолчанию — * (все доступные шаблоны). Используйте программу lsvpwi, чтобы напечатать информацию о шаблонах номеров (см. Утилита lsvpwi), а также программу lsvpwc, чтобы узнать, какие шаблоны номеров могут использоваться согласно текущей лицензии (см. Утилита lsvpwc). Кроме того, ознакомьтесь с грамматикой задания множества шаблонов (см. Возвращаемые значения), которая используется этими программами, а также данной опцией vpwfetch.
-h	Напечатать отчет и завершить работу.

4.1.4 Завершение работы и примеры команд

В случае успешного завершения работы возвращается код со значением 0. В другом случае программа возвращает код со значением 1 и передает сообщение об ошибке в stderr.

Таблица 10: Примеры использования vpwfetch

vpwfetch -S "vpwi-co" foo.bmp	Прочитать колумбийские номера из файла foo.bmp.
vpwfetch -S "vpwi-co" *.bmp	Прочитать колумбийские номера из множества файлов *.bmp.
vpwfetch -S "vpwi-co" -y 1 *.bmp	Прочитать колумбийские автомобильные номера из множества файлов *.bmp в режиме "Динамика".

4.2 утилита lsvpwi

4.2.1 Обзор

Консольное приложение **lsvpwi** печатает информацию о шаблонах номерных пластин, которые поддерживает используемая версия **AutoSDK**.

4.2.2 Опции и примеры

Перед тем, как использовать утилиту, рекомендуется создать переменную окружения `AORP_MODULE_PATH`, значением которой должен быть путь к директории с модулями стран (`vpwi-[код_страны].dll`). По отношению к директории, в которой находится утилита, модули стран обычно расположены в `..\libexec\orp\modules`.

Если переменная окружения не создана, необходимо явно указывать путь аргументом опций `-m` или `--mp` при каждом вызове приложения (см. таблицу ниже).

Таблица 11: Опции lsvpwi

Опция	Действие
<code>--help</code>	Напечатать список команд и их значения.
<code>-m --modules-path --mp FilePath</code>	Указать путь поиска модулей стран.
<code>-h --human-readable --hr</code>	Напечатать буквенные коды стран (согласно ISO 3166) в составе идентификаторов шаблонов, а не числовые. Например, вместо идентификатора <code>170.[номер_шаблона]</code> , при использовании данной опции будет выведен идентификатор <code>co.[номер_шаблона]</code> : таким образом будет легче определить, что шаблоны принадлежат Колумбии.
<code>-r --react</code>	Выводить сообщения об ошибках выполнения (например, когда шаблоны указанной страны не поддерживаются).
<code>-f --force</code>	Игнорировать сообщения об ошибках выполнения (опция активирована по умолчанию).
<code>-o --output-file --of FilePath --stdout</code>	Вывести информацию о шаблонах на консоль либо записать в файл по пути <code>FilePath</code> (по умолчанию вывод в <code>stdout</code>).

<code>-s --output-fields --fields Fields</code>	<p>Указать названия полей, которые необходимо показать для запрашиваемой группы шаблонов (по умолчанию выводится информация по стандартным полям). Названия полей вводятся через запятую (см. примеры). Доступные поля:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <code>id</code> — новый идентификатор шаблона. • <code>oldid</code> — устаревший идентификатор шаблона. • <code>mask</code> — маска шаблона (<code>Z</code> — буква, <code>X</code> — число). • <code>lines</code> — количество строк номера на пластине. • <code>sumc</code> — количество символов номера на пластине. • <code>print_format</code> — формат печати распознанного номера в строку (порядок вывода символов).⁵ • <code>real_size</code> — размер номерной пластины, мм (согласно государственным стандартам). • <code>background, foreground</code> — цвет фона и символов номерной пластины соответственно.⁶ • <code>properties</code> — зарезервировано.
<code>-t --output-format --format Format</code>	<p>Выбрать формат вывода информации. Доступные форматы: <code>'table'</code> (по умолчанию), <code>'json'</code>, <code>'cut'</code> (CSV-формат).</p>

Если не специфицировать один или больше кодов или названий стран (на английском), шаблоны номеров которых необходимо отобразить, по умолчанию будет отображен список *всех* поддерживаемых шаблонов.

Таблица 12: Примеры использования `lsvpwi`

<code>lsvpwi nl de fr --hr -s id,oldid</code>	<p>Показать идентификаторы (новые и устаревшие) для шаблонов Нидерландов, Германии и Франции; при этом идентификаторы нужно показать с буквенными кодами стран.</p>
---	---

⁵ Формат печати построен на основе позиционных переменных `$n`, где `n` — порядковый номер символа. Печать номера задается самим шаблоном (как правило, слева направо, сверху вниз). Отсутствие значения у данного параметра означает печать в том порядке, в котором получается строка при распознавании. Также данный параметр может специфицировать непечатаемые/нераспознаваемые символы (например, дефис).

⁶ Константы определены в `<Vodi/clrsType.h>`.

<code>lsvpwi at -s "id, print_format, linec, symc"</code>	Показать формат печати, количество строк/символов каждого шаблона Австрии.
<code>lsvpwi Colombia --output-file Colombian_templates.txt --output-format json</code>	Записать в файл <code>Colombian_templates.txt</code> информацию о шаблонах Колумбии в формате JSON.

4.3 утилита lsvpwc

4.3.1 Обзор

Консольное приложение **lsvpwc** сканирует локальную машину на предмет доступных лицензионных ключей Sentinel HASP и, если поиск дал результаты, выводит информацию о них.

4.3.2 Опции

Перед тем, как использовать утилиту, рекомендуется создать переменную окружения `AORP_MODULE_PATH`, значением которой должен быть путь к директории с модулями стран (`vrwi-[код_страны].dll`). По отношению к директории, в которой находится утилита, модули стран обычно расположены в `..\libexec\aorp\modules`.

Если переменная окружения не создана, необходимо явно указывать путь аргументом опций `-m` или `--mp` при каждом вызове приложения (см. таблицу ниже).

Таблица 13: Опции lsvpwc

Опция	Действие
<code>--help</code>	Напечатать список команд и их значения.
<code>-m --modules-path --mp FilePath</code>	Указать путь поиска модулей стран.
<code>-o --output-file --of FilePath --stdout</code>	Вывести информацию о лицензии на консоль либо записать в файл по пути <code>FilePath</code> (по умолчанию вывод в <code>stdout</code>).
<code>-t --output-format --format Format</code>	Выбрать формат вывода информации. Доступные форматы: <code>'table'</code> (по умолчанию), <code>'json'</code> , <code>'cut'</code> (CSV-формат).
<code>-g --group</code>	Суммировать и вывести возможности, предоставляемые всеми ключами защиты, которые доступны на локальной машине.

Пример вывода программы:

```

1  $lsvpwc
2  +-----+-----+-----+-----+-----+
3  | key_id|key_series|fps_max|nthreads_max| templates|
4  +-----+-----+-----+-----+-----+
5  |1160193448| 107392| 25| 4|ru kz uz kg|

```

```

6 |1528129579| 106763| 25| 16| ua ru su|
7 +-----+-----+-----+-----+-----+
8
9 $lsvpwc -g
10 +-----+-----+-----+-----+-----+
11 |key_id|key_series|fps_max|nthreads_max| templates|
12 +-----+-----+-----+-----+-----+
13 | ----| ----| 25| 20|kz kg ru ua su uz|
14 +-----+-----+-----+-----+-----+

```

Параметры лицензии:

- `key_id` — уникальный идентификатор лицензионного ключа.
- `key_series` — уникальный идентификатор компании, которая предоставила вам данную лицензию.⁷
- `fps_max` — максимальное количество кадров в секунду, которое может быть обработано движком **AutoSDK** согласно данному лицензионному ключу.
- `templates` — список стран, шаблоны номеров которых будут доступны для использоваться в распознавании.
- `flags` — дополнительные параметры лицензионного ключа:
 - `D` — (`output-delay`) выводится для лицензий, которые модифицируют работу **AutoSDK** таким образом, что результаты распознавания отдаются с задержкой 30 секунд.

⁷ Компания Gemalto (производитель лицензионных ключей и ПО для защиты интеллектуальной собственности) присваивает этот идентификатор (англ. *batch code*) каждой компании-клиенту, которая пользуется ее решениями для защиты своих продуктов. Идентификаторы компании Seenartec: EAOWT и AAOTB (числовые эквиваленты — 107392 и 106763).

ОПИСАНИЕ ОПЕРАЦИЙ С АОРП-ОБЪЕКТАМИ

5.1 `vpwprincopen`

5.1.1 Имя

VpwprincOpen — открыть/создать принципал.

5.1.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/objects/Vpwprinc.h>
2
3 aorp_object_t
4 VpwprincOpen(
5     aorp_opflags_t Flags /* = 0 */,
6     bo_pointer_t aMemory /* = NULL */,
7     struct vodi_vpw_princ_param *aParm,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );
```

5.1.3 Описание

- Функция **VpwprincOpen** открывает принципал и возвращает на него указатель.
- Аргумент **Flags** дает возможность управлять процессом конструирования объекта. По умолчанию передается 0.
- С помощью аргумента **aMemory** можно передать указатель на память, которая будет выделена для создания объекта. По умолчанию можно передавать NULL. В этом случае конструктор объекта сам выделит память под объект.
- Через аргумент **aParm** можно передать начальные параметры работы принципала. Дополнительная информация содержится в разделе [VodiprincSetparam](#).

Таблица 14: Поля структуры `vodi_vpw_princ_param`

Поле	Описание
<code>enable</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_PRINCIPAL_ENABLE</code> .
<code>thread_max</code>	Максимально количество потоков распознавания (см. далее), которые при необходимости создаются в процессе работы. При значении 0, процесс распознавания будет происходить в том же потоке который его запускает. Не рекомендуется задавать значение, превышающее количество ядер процессора (с учетом Hyper Threading).
<code>image_width</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_WIDTH</code> .
<code>image_height</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_HEIGHT</code> .
<code>image_brightnes</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_BRIGHTNES</code> .
<code>image_contrast</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_CONTRAST</code> .
<code>image_blur</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_BLUR</code> .
<code>image_treshold</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_THRESHOLD</code> .
<code>image_reversed</code>	Не используется (deprecated). Должен быть установлен в 0.
<code>image_angle</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_ANGLE</code> .
<code>analysed_zone</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_IMAGE_ANALYSE_ZONE</code> .
<code>analysed_zone_count</code>	Актуальное количество элементов в массиве <code>analysed_zone</code> .
<code>plate_size_max</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_PLATE_SIZE_MAX</code> .
<code>plate_size_min</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_PLATE_SIZE_MIN</code> .
<code>plate_inverse_analyse</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_PLATE_INVERSE_ANALYSE</code> .
<code>plate_probability_min</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_PLATE_PROBABILITY_MIN</code> .
<code>plate_star_max</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_PLATE_STAR_MAX</code> .
<code>md_enable</code>	Не используется. Должен быть равен 0.
<code>md_cell_size</code>	Не используется. Должен быть равен 0.
<code>md_threshold</code>	Не используется. Должен быть равен 0.
<code>md_square_min</code>	Не используется. Должен быть равен 0.
<code>md_mask</code>	Не используется. Должен быть равен 0.
<code>md_mask_h_size</code>	Не используется. Должен быть равен 0.
<code>md_mask_v_size</code>	Не используется. Должен быть равен 0.
<code>dynamic_enable</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_DYNAMIC_ENABLE</code> .
<code>log_settings</code>	Эквивалент <code>VodiCTL_VPW_LOG_SETTINGS</code> .

5.1.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VpwprincOpen** возвращает указатель на созданный объект. В противном случае — функция возвращает `NULL` как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом `anErrPtr`.

5.2 vpwprincopen_v3

5.2.1 Имя

VpwprincOpen_v3 — открыть/создать принципал.

5.2.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/objects/Vpwprinc.h>
2
3 aorp_object_t
4 VpwprincOpen_v3(
5     aorp_opflags_t Flags __myc_defval__(0),
6     bo_pointer_t aMemory __myc_defval__(NULL),
7     unsigned aThreadcMax __myc_defval__(0),
8     _Bool (*aLicensePred)(vpw_license_t const *) __myc_defval__(NULLF),
9     vpw_license_t const *(*aSelectLicenseOp)(
10         vpw_license_t const *, vpw_license_t const *) __myc_defval__(NULLF),
11     struct vodi_vpw_princ_param const *aParm __myc_defval__(NULL),
12     struct aorp_error *anErrPtr __myc_defval__(NULL)
13 );

```

5.2.3 Описание

- Функция **VpwprincOpen_v3** открывает принципал и возвращает на него указатель.
- Аргумент **Flags** дает возможность управлять процессом конструирования объекта. По умолчанию передается 0.
- С помощью аргумента **aMemory** можно передать указатель на память, которая будет выделена для создания объекта. По умолчанию можно передавать NULL. В этом случае конструктор объекта сам выделит память под объект.
- Аргумент **aThreadcMax** задает максимальное количество потоков распознавания, которые при необходимости создаются в процессе работы. При значении 0, процесс распознавания будет происходить в том же потоке который его запускает. Не рекомендуется задавать значение, превышающее количество ядер процессора (с учетом Hyper Threading).
- Аргументом **aLicensePred** передается указатель на предикат фильтрации доступных лицензий. По умолчанию можно передавать NULLF. В этом случае будет задействован предикат **VpwLicenseNormal**, который выбирает лицензии без функции задержки (архивной лицензии). Также есть стандартный предикат **VpwLicenseWithDelay**, который выбирает лицензии только с функцией задержки (архивные лицензии). При необходимости можно написать свой предикат и передать его в качестве аргумента.
- Аргументом **aSelectLicenseOp** передается указатель на операцию выбора одной лицензии из двух. С помощью этой операции происходит выбор лицензии из множества доступных после этапа фильтрации с

помощью предиката **aLicensePred**. Операция должна быть коммутативной и ассоциативной. По умолчанию можно передавать **NULLF**. В этом случае будет задействована операция **VpwLicenseWithMaxFPS**, которая выбирает лицензию с максимальным значением **FPS**. При необходимости можно написать свою операцию и передать ее в качестве аргумента.

- Через аргумент **aParm** можно передать начальные параметры работы принциала. Дополнительная информация содержится в разделе [Vodi princSetparam](#).

5.2.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VpwprincOpen_v3** возвращает указатель на созданный объект. В противном случае — функция возвращает **NULL** как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.3 aorpretain

5.3.1 Имя

AorpRetain — захватить AORP-объект.

5.3.2 Синтаксис

```
1 #include <Bo/services/Ucntl.h>
2
3 ssize_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 AorpRetain(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
8 );
```

5.3.3 Описание

Функция **AorpRetain** захватывает AORP-объект, переданный аргументом **aThis**. В результате возвращает получившееся количество ссылок на объект.

5.3.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **AorpRetain** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.4 aorprelease

5.4.1 Имя

AorpRelease — отпустить AORP-объект.

5.4.2 Синтаксис

```
1 #include <Bo/services/Ucntl.h>
2
3 ssize_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 AorpRelease(
6     aorp_object_t aThis,
7     aorp_opflags_t Flags /* = 0 */,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );
```

5.4.3 Описание

Функция **AorpRelease** отпускает AORP-объект, переданный аргументом **aThis**.

5.4.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **AorpRelease** возвращает оставшееся количество ссылок на объект. Если функция вернула 0, то в результате её работы объект был уничтожен. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.5 vodiprincgetparam

5.5.1 Имя

VodiprincGetparam — получить значение параметра.

5.5.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiprinc.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiprincGetparam(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */,
8     int aParam,
9     ...
10 );

```

5.5.3 Описание

Функция **VodiprincGetparam** возвращает значение параметра, указанного аргументом **aParam**. В зависимости от типа параметра, в функцию могут передаваться дополнительные указатели, в которые будут записаны актуальные значения параметра.

Дополнительная информация о параметрах содержится в разделе [VodiprincSetparam](#).

5.5.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiprincGetparam** возвращает актуальное значение параметра, которое больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.6 vodiprincsetparam

5.6.1 Имя

VodiprincSetparam — установить параметр.

5.6.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Vodiprinc.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiprincSetparam(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */,
8     int aParam,
9     ...
10 );
```

5.6.3 Описание

Функция **VodiprincSetparam** устанавливает значение параметра, указанного параметром **aParam**. В зависимости от типа параметра, в функцию могут быть переданы дополнительные аргументы для установки значения.

Таблица 15: Параметры VodiprincSetparam

Параметр	Описание
VodiCTL_VPW_PRINCIPAL_ENABLE	Не используется (deprecated).
VodiCTL_VPW_PLATE_INVERSE_ANALYSE	Не используется (deprecated).
VodiCTL_VPW_PLATE_PROBABILITY_MIN	Минимальный процент схожести между результатом распознавания и соответствующим шаблоном номерной пластины, при котором этот результат может считаться результатом распознавания номерной пластины. С помощью данного параметра происходит фильтрация получаемых результатов по достоверности. Тип — unsigned.
VodiCTL_VPW_PLATE_STAR_MAX	Максимальное количество нераспознанных символов на номерной пластине, при котором результат еще будет считаться результатом распознавания номерной пластины. Тип — unsigned.

Параметр	Описание
VodiCTL_VPW_PLATE_SIZE_MAX	Максимальная ширина номера (в пикселях), при которой результат еще будет считаться результатом распознавания номерной пластины. Тип — unsigned.
VodiCTL_VPW_PLATE_SIZE_MIN	Минимальная ширина номера (в пикселях), при которой результат еще будет считаться результатом распознавания номерной пластины. Тип — unsigned.
VodiCTL_VPW_PLATE_EXTRA_ANGLE_ANALYSE	Включить/выключить алгоритм учета перспективы изображения номерной пластины. Тип — int(boolean).
VodiCTL_VPW_PLATE_EXTRA_RANGES_ANALYSE	Включить/выключить более тщательный поиск кандидатов в номера. Тип — int(boolean).
VodiCTL_VPW_PLATE_FILTER_ROFACTOR	Коэффициент фильтрации номерных пластин по так называемой плотности изображения — отношению количества белых пикселей к общему количеству пикселей (первая стратегия). Тип — unsigned. Данный коэффициент используется при бинаризации изображения и имеет оптимальные значения, которые определяются разработчиками AutoSDK с помощью собственных тестовых выборок. Параметр считается служебным, и задавать его значение нужно согласно рекомендациям специалистов технической поддержки AutoSDK .
VodiCTL_VPW_PLATE_FILTER_RODROPFACTOR	Коэффициент фильтрации номерных пластин по плотности изображения (вторая стратегия). Тип — unsigned. Данный коэффициент используется при бинаризации изображения и имеет оптимальные значения, которые определяются разработчиками AutoSDK с помощью собственных тестовых выборок. Параметр считается служебным, и задавать его значение нужно согласно рекомендациям специалистов технической поддержки AutoSDK .

Параметр	Описание
VodiCTL_VPW_PLATE_IMAGE_SCALE_FACTOR	Коэффициент изменения размера изображения перед поиском на нем номерных пластин (уменьшение изображения может значительно сократить время поиска). Параметр задается в относительных единицах, и представляет собой два масштабирующих коэффициента (для ширины и высоты изображения). Данный параметр взаимоисключаем с параметром VodiCTL_VPW_PLATE_IMAGE_SIZE. Тип — struct vodi_scale_factor *. Например, если необходимо уменьшить исходное изображение по ширине в два раза, а по высоте в три, для данного параметра устанавливается значение {2, 3}.
VodiCTL_VPW_PLATE_IMAGE_SIZE	Размер, к которому необходимо привести исходное изображение. В пределах полученного изображения (как правило, уменьшенного) будет проведен поиск номерных пластин. Такое уменьшение изображения позволяет уменьшить нагрузку на алгоритм поиска номеров. Данный параметр взаимоисключаем с параметром VodiCTL_VPW_PLATE_IMAGE_SCALE_FACTOR. Тип — struct vodi_size *. Значения задаются в абсолютных единицах.
VodiCTL_VPW_PLATE_TEMPLATE	Включить/выключить шаблон, указанный первым аргументом. Вторым аргументом определяется, что нужно сделать (0 — выключить, !0 — включить). Тип первого аргумента — struct vodi_vpw_country_id *. Тип второго аргумента — int(boolean).

Параметр	Описание
VodiCTL_VPW_PLATE_FILTER_SYMCOUNT	Включить/выключить алгоритм простого фильтра номерных пластин по минимальному количеству распознанных символов на них. Если алгоритм включен (значение параметра больше 0), производится базовый поиск символов на кандидате в номерную пластину (геометрия, пропорции). Если на кандидате символов определяется меньше, чем указано в значении данного параметра, этот кандидат не считается номерной пластиной. То есть значение данного параметра является минимальным количеством символов, которые должны присутствовать на кандидате в номерную пластину при работе базового алгоритма. Тип — unsigned.
VodiCTL_VPW_PLATE_PRECISE_ANALYSE	Включить/выключить углубленный анализ изображения. Повышает качество распознавания в неблагоприятных условиях (например, если характеристики/настройки камеры не полностью соответствуют требованиям либо при плохой погоде). Увеличивает время обработки кадра на 20–30% в зависимости от его размера. В нормальных условиях данный параметр не влияет на качество распознавания. Тип — int(boolean).
VodiCTL_VPW_DNN_DEVICES	Список устройств на которых вычисляются глубокие нейронные сети. Тип первого аргумента — vodi_devtyp_t *. Тип второго аргумента — unsigned.
VodiCTL_VPW_PLATECANDS_METHODS	Множество методов получения кандидатов на номерные пластины. Доступные методы VodiF_VPW_PLATECANDS_BY_MORPH и VodiF_VPW_PLATECANDS_BY_DNN. Тип аргумента — unsigned.
VodiCTL_VPW_ANALYSE_LEVEL	Уровень анализа номерной пластины. Доступны уровни VodiK_VPW_PLATECANDS_ANALYSE, VodiK_VPW_SYMCANDS_ANALYSE и VodiK_VPW_TEXT_ANALYSE. Тип аргумента — int.
VodiCTL_VPW_IMAGE_WIDTH	Не используется (deprecated).

Параметр	Описание
VodiCTL_VPW_IMAGE_HEIGHT	Не используется (deprecated).
VodiCTL_VPW_IMAGE_BRIGHTNES	Не используется (deprecated).
VodiCTL_VPW_IMAGE_CONTRAST	Не используется (deprecated).
VodiCTL_VPW_IMAGE_BLUR	Параметр, используемый для внутренних потребностей. Рекомендуется задавать значение 13. Тип — int.
VodiCTL_VPW_IMAGE_THRESHOLD	Порог бинаризации цветных пикселей в черно-белые. Параметр используется для внутренних потребностей. Рекомендуется задавать значение 21. Тип — unsigned.
VodiCTL_VPW_IMAGE_ANALYSE_ZONE	Массив зон распознавания, где ожидается появление номера. Тип первого аргумента — struct vodi_rect *. Тип второго аргумента — unsigned.
VodiCTL_VPW_IMAGE_AZONE_MASK	Изображение-маска области анализа. Тип — struct vodi_image *.
VodiCTL_VPW_IMAGE_NOT_ANALYSE_ZONE	Не используется (deprecated).
VodiCTL_VPW_IMAGE_ANGLE	Не используется (deprecated).
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_ENABLE	Включить/выключить режим “Динамика”. Тип — int(boolean).
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_TIMEOUT	Минимально необходимое время наблюдения за номерной пластиной (в микросекундах), прежде чем выдать результат распознавания пользователю. Данный параметр может использоваться только при включенном режиме “Динамика”. В этом режиме производится наблюдение за траекторией движения автомобиля, и пользователь не сразу получает результат распознавания номера, а по прошествии времени, указанного для данной настройки. В таком случае первый результат распознавания будет заменен на более качественный и впоследствии выдан пользователю. Если для данного значения установлен параметр 0, пользователю выдается первый результат распознавания найденного номера. Следует учитывать, что по прошествии времени, указанного в данном параметре, наблюдение за траекторией номера продолжается, пока он не скроется из кадра. Тип — bo_usec_t.

Параметр	Описание
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_OUTPUT_PERIOD	Период времени (в микросекундах), за который необходимо выдать пользователю результат распознавания. Данный параметр можно использовать только при установленном параметре VodiCTL_VPW_DYNAMIC_WITH_DUPLICATE. Тип — <code>bo_usec_t</code> .
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_WITH_DUPLICATE	Включить/выключить периодическую выдачу результатов распознавания номерных пластин. Тип — <code>int(boolean)</code> .
VodiCTL_VPW_DYNAMIC_DURATION_WITHOUT_ACCESS	Максимально допустимое время отсутствия номерной пластины в зоне наблюдения (в микросекундах). По истечении этого времени номерная пластина считается потерянной и выдается пользователю с установленным флажком VodiF_RESULT_LOST. Тип — <code>bo_usec_t</code> .
VodiCTL_VPW_LOG_SETTINGS	Включить/выключить запись в лог-файл всех параметров распознавания. Тип — <code>int(boolean)</code> .

5.6.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiprincSetparam** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и заполняет её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.7 vodiprincapplyparam

5.7.1 Имя

VodiprincApplyparam — применить параметры.

5.7.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Vodiprinc.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiprincApplyparam(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
8 );
```

5.7.3 Описание

Функция **VodiprincApplyparam** применяет параметры, установленные функцией **VodiprincSetparam**.

5.7.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiprincApplyparam** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и заполняет её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.8 vodiprinccontrol

5.8.1 Имя

Vodiprinccontrol — управление принципом (распознавателем).

5.8.2 Синтаксис

```

1 # include <Vodi/services/Vodiprincc.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiprinccControl(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct aorp_error *anErrPtr,
8     int aCommand,
9     ...
10 );

```

5.8.3 Описание

Функция **VodiprinccControl** принимает следующие параметры:

- **aThis** — принципал.
- **anErrPtr** — указатель на структуру описания ошибки.
- **aCommand** — команда, которую нужно выполнить.
- ... — аргументы, специфичные для команды (параметры команды).

Используемые команды:

- **VodiCTL_GETVPWI** — команда вернуть множество шаблонов, которые используются на данный момент (ожидается параметр `char **` — указатель на строку, куда будет записано текущее множество шаблонов).
- **VodiCTL_ADDVPWI** — команда добавить указанное множество шаблонов к текущему (ожидается параметр `char const *` — добавляемое множество шаблонов).
- **VodiCTL_SETVPWI** — команда сбросить выбранное на данный момент множество шаблонов, заменив их на множество, переданное параметром (ожидается `char const *` — устанавливаемое множество шаблонов).
- **VodiCTL_DELVPI** — команда удалить из текущего множества шаблонов те, что заданы параметром (ожидается `char const *` — удаляемое множество шаблонов).

5.8.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiprincControl** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

См. дополнительную информацию в разделах:

- [Описание](#)
- [Возвращаемые значения](#)

5.9 vodiprincprocess

5.9.1 Имя

VodiprincProcess — провести анализ изображения.

5.9.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiprinc.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1,2,7)))
5 VodiprincProcess(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct vodi_image *anImage,
8     size_t anAnalyzeZonec /* = 0 */,
9     vodi_rect_t const anAnalyzeZonev[] /* = NULL */,
10    struct vodi_ucontext const *anUserCtx /* = NULL */,
11    aorp_object_t anInputEnsemble /* = NULL */,
12    aorp_object_t *anOutputEnsemblePtr,
13    void *Options /* = NULL */,
14    struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
15 );

```

5.9.3 Описание

- Функция **VodiprincProcess** анализирует изображение, которое было передано параметром **anImage**.
- Можно указать прямоугольные области на изображении (зоны распознавания), где функция будет проводить анализ. Количество таких областей задается аргументом **anAnalyzeZonec**, а указатель на подготовленный массив прямоугольников — аргументом **anAnalyzeZonev**. Если передать в качестве количества областей значение 0, аргумент **anAnalyzeZonev** игнорируется, и анализ будет проводиться по всему изображению.
- Через аргумент **anUserCtx** можно передать контекст пользователя, который будет связываться с каждым результатом анализа. Детальную информацию о контексте пользователя можно найти в разделе [vodi_ucontext](#).
- Каждый результат анализа может быть занесен в заранее подготовленный ансамбль, который передается с помощью аргумента **anInputEnsemble**. Если этот параметр равен NULL, для занесения результатов будет создан новый ансамбль. В целом, на выходной (результатирующий) ансамбль указывает параметр **anOutputEnsemblePtr**.
- Для анализа/поиска автомобильных номеров можно передать дополнительные параметры аргументом **Options**. В данном случае указатель должен указывать на **struct vodi_vpw_options**.

5.9.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiprincProcess** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.10 vodiprincflush

5.10.1 Имя

VodiprincFlush — очистить внутренние буферы.

5.10.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiprinc.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1,3)))
5 VodiprincFlush(
6     aorp_object_t aThis,
7     aorp_object_t anInputEnsemble /* = NULL */,
8     aorp_object_t *anOutputEnsemblePtr,
9     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
10 );

```

5.10.3 Описание

Функция **VodiprincFlush** очищает внутренние буферы результатов анализа, полученных в режиме "Динамика".

Каждый результат из буфера заносится в ансамбль, который можно передать аргументом **anInputEnsemble**.

Если **anInputEnsemble** равен NULL, для занесения результатов будет создан новый ансамбль.

Ансамбль с результатами передается выходным аргументом **anOutputEnsemblePtr**.

5.10.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiprincFlush** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.11 vodienscount

5.11.1 Имя

VodiensCount — вернуть количество результатов в ансамбле.

5.11.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 ssize_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiensCount(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
8 );
```

5.11.3 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensCount** возвращает количество результатов анализа в ансамбле. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.12 vodiensclear

5.12.1 Имя

VodiensClear — очистить ансамбль результатов.

5.12.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiensClear(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
8 );
```

5.12.3 Описание

Функция **VodiensClear** очищает ансамбль, передаваемый аргументом **aThis**. При этом для всех результатов в ансамбле применяется функция **AorpRelease**.

5.12.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensClear** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.13 vodiensadd

5.13.1 Имя

VodiensAdd — добавить результат.

5.13.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1,2)))
5 VodiensAdd(
6     aorp_object_t aThis,
7     aorp_object_t aResult,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );
```

5.13.3 Описание

Функция **VodiensAdd** добавляет результат, передаваемый аргументом **aResult**, в ансамбль-аргумент параметра **aThis**. При этом для результата применяется функция **AorpRetain**.

5.13.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensAdd** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.14 vodiensremove

5.14.1 Имя

VodiensRemove — забирает результат из ансамбля.

5.14.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1,3)))
5 VodiensRemove(
6     aorp_object_t aThis,
7     bo_index_t anIndex,
8     aorp_object_t *aResultPtr,
9     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
10 );

```

5.14.3 Описание

С помощью аргумента **anIndex** указывается порядковый номер того результата в ансамбле (нумерация начинается с 0), который нужно забрать. Если передать отрицательное значение, результат будет выбран с конца ансамбля. Забранный результат записывается в выходной аргумент **aResultPtr**. К забранному результату не применяются функции **AorpRetain/AorpRelease**.

5.14.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensRemove** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.15 vodiensdelete

5.15.1 Имя

VodiensDelete — удалить результат.

5.15.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiensDelete(
6     aorp_object_t aThis,
7     bo_index_t anIndex,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );
```

5.15.3 Описание

В аргументе **anIndex** указывается порядковый номер результата в ансамбле (нумерация начинается с 0), который нужно удалить. Если передать отрицательное значение, результат будет выбран с конца ансамбля. К выбранному результату будет применена функция **AorpRelease**.

5.15.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensDelete** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.16 vodiensget

5.16.1 Имя

VodiensGet — получить результаты.

5.16.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 ssize_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiensGet(
6     aorp_object_t aThis,
7     bo_index_t aFrom,
8     bo_index_t aTo,
9     size_t aCount,
10    aorp_object_t aResultv[],
11    struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
12 );

```

5.16.3 Описание

- Функция **VodiensGet** забирает результаты из ансамбля, передаваемого аргументом **aThis**. Результаты выбираются в диапазоне, указанном индексами [**aFrom**, **aTo**]. Если индекс имеет отрицательное значение, он указывает на элемент в конце ансамбля.
- С помощью аргумента **aCount** указывается максимальное количество результатов, которые можно записать в буфер **aResultv**. Если выбирается больше результатов, чем можно записать в буфер, это не приводит к ошибке.
- К выбранным результатам не применяются функции **AorpRetain/AorpRelease**.

5.16.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensGet** возвращает выбранное количество результатов (может быть больше, чем указано в аргументе **aCount**). В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.17 vodiensunique

5.17.1 Имя

VodiensUnique — оставить уникальные результаты.

5.17.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 ssize_t
4 __attribute__((nonnull(1,2)))
5 VodiensUnique(
6     aorp_object_t aThis,
7     aorp_object_t aPrincipal,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );
```

5.17.3 Описание

Функция **VodiensUnique** оставляет только уникальные результаты в ансамбле, который передается аргументом **aThis**. Аргумент **aPrincipal** должен указывать на принципал, с помощью которого будет производиться данная операция.

5.17.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensUnique** возвращает количество оставшихся результатов. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.18 vodienscombine

5.18.1 Имя

VodiensCombine — объединить результаты.

5.18.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 ssize_t
4 __attribute__((nonnull(1,2)))
5 VodiensCombine(
6     aorp_object_t aThis,
7     aorp_object_t aPrincipal,
8     int anWithMerge,
9     size_t anEnsc,
10    aorp_object_t anEnsv[],
11    struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
12 );

```

5.18.3 Описание

- Функция **VodiensCombine** объединяет ансамбли в один результирующий, указанный с помощью аргумента **aThis**.
- Аргумент **aPrincipal** должен указывать на принципал, с помощью которого будет производиться данная операция.
- Количество и массив ансамблей, которые необходимо объединить, задаются аргументами **anEnsc** и **anEnsv** соответственно. Результаты в данных ансамблях будут удалены.
- Если аргумент **anWithMerge** имеет ненулевое значение, функция оставит в результирующем ансамбле только уникальные результаты.

5.18.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensCombine** возвращает количество оставшихся результатов. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и заполняет её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.19 vodienscombine_v2

5.19.1 Имя

VodiensCombine_v2 — объединить результаты.

5.19.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiens.h>
2
3 ssize_t
4 __attribute__((nonnull(1,2)))
5 VodiensCombine_v2(
6     aorp_object_t aThis,
7     aorp_object_t aPrincipal,
8     aorp_opflags_t Flags,
9     size_t anEnsc,
10    aorp_object_t anEnsv[],
11    struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
12 );

```

5.19.3 Описание

Функция **VodiensCombine_v2** объединяет ансамбли в один результирующий (указанный аргументом **aThis**). Аргумент **aPrincipal** должен указывать на принципал, с помощью которого будет производиться данная операция. Количество и массив ансамблей к объединению задаются аргументами **anEnsc** и **anEnsv** соответственно.

С помощью аргумента **Flags** в операцию могут передаваться следующие флажки:

- **VodiensF_COMBINE_WITH_MERGE** — оставить только уникальные результаты в результирующем ансамбле.
- **VodiensF_COMBINE_WITH_DUP** — не удалять результаты из ансамблей, передаваемых аргументом **anEnsv**, а передавать их копии в результирующий ансамбль.

5.19.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiensCombine_v2** возвращает количество результатов в результирующем ансамбле. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.20 vodiressgetuserdata

5.20.1 Имя

VodiressGetuserdata — получить контекст пользователя.

5.20.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiress.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1,2)))
5 VodiressGetuserdata(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct vodi_ucontext *anUserCtx,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );

```

5.20.3 Описание

Функция **VodiressGetuserdata** возвращает контекст пользователя, записывая его по указателю **anUserCtx**. К контексту пользователя не применяется операция **VODI_UCONTEXT_DRetain**.

5.20.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiressGetuserdata** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и заполняет её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.21 vodiressetuserdata

5.21.1 Имя

VodiresSetuserdata — установить контекст пользователя.

5.21.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodires.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1,2)))
5 VodiresSetuserdata(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct vodi_ucontext *anUserCtx,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );

```

5.21.3 Описание

Функция **VodiresSetuserdata** устанавливает контекст пользователя, передаваемый аргументом **anUserCtx**. К контексту пользователя применяется операция **VODI_UCONTEXT_DRetain**.

5.21.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiresSetuserdata** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.22 vodiressetfetchinfo

5.22.1 Имя

VodiressetFetchinfo — прочитать информацию.

5.22.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Vodiresset.h>
2
3 bo_status_t
4 __attribute__((nonnull(1,2)))
5 VodiressetFetchinfo(
6     aorp_object_t aThis,
7     struct vodi_result_info *anInfo,
8     struct aorp_error *anErrPtr /* = NULL */
9 );

```

5.22.3 Описание

Функция **VodiressetFetchinfo** читает информацию о результате в буфер, указанный аргументом **anInfo**. При этом необходимо установить для поля **ri_type** параметра **anInfo** следующие значения:

- **VodiK_VPW_RESULT_INFO** — информация о номере. **anInfo** должен указывать на структуру **vodi_vpw_result_info**.
- **VodiK_FCW_RESULT_INFO** — зарезервировано.

Пользователь должен уничтожить информацию, записанную в буфер (через параметр **anInfo**), вызовом функции **VodiResultInfoDestroy** (см. далее).

5.22.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiressetFetchinfo** возвращает значение больше или равно 0. В противном случае функция возвращает отрицательное значение как статус ошибки и записывает её описание в структуру, указанную аргументом **anErrPtr**.

5.23 vodiresultinfodestroy

5.23.1 Имя

VodiResultInfoDestroy — разрушить информацию о результате.

5.23.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/Vodilib.h>
2
3 void
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiResultInfoDestroy(
6     struct vodi_result_info *anInfo
7 );
```

5.23.3 Описание

Функция **VodiResultInfoDestroy** разрушает информацию о результате, указанную аргументом **anInfo**. Используется в паре с функцией **VodiresFetchinfo**.

ОПИСАНИЕ СТРУКТУР

6.1 vodi_vpw_country_id

6.1.1 Имя

struct vodi_vpw_country_id — идентификатор шаблона номерной пластины.

6.1.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/Vpwtypes.h>
2
3 struct vodi_vpw_country_id {
4     unsigned int code;
5     unsigned int id;
6     unsigned int sub_id;
7 };
```

6.1.3 Описание

- **code** — код страны (согласно ISO 3166-1 numeric).
- **id** — идентификатор шаблона. Допускается значение 0 (предполагает все шаблоны страны, указанной с помощью поля **code**)
- **sub_id** — зарезервирован (требуемое значение — 0).

6.2 vodi_image

6.2.1 Имя

struct vodi_image — изображение.

6.2.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/Types.h>
2
3 struct vodi_image {
4     unsigned    img_flags;
5     long        img_width; /* in pixels */
6     long        img_height; /* in pixels */
7     unsigned    img_bpp;    /* bits per pixel */
8     bo_pointer_t img_base;
9 };
```

6.2.3 Описание

- **img_flags** — устанавливать в `VodiF_IMAGE_PLAIN` (“других флажков нет”), если объект структуры самостоятельно создается пользователем. Если объект создается с помощью функции семейства `VodilImage` (например, `VodilImageCreate`), данное поле будет заполнено этой функцией.
- **img_width** — ширина изображения.
- **img_height** — высота изображения.
- **img_bpp** — количество бит на пиксель. Установить в 8.
- **img_base** — указатель на первую строку изображения. Каждая строка изображения должна быть выровнена на 4 байта.

6.3 vodi_vpw_options

6.3.1 Имя

struct vodi_vpw_options — дополнительные параметры анализа.

6.3.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/Vpwtypes.h>
2
3 struct vodi_vpw_options {
4     int      magic;
5     vodi_size_t  imgsz;      /* reserved; deprecated */
6     u_int32_t  img_seqnum;   /* original image sequence mark */
7     bo_ftime_t  img_timestamp; /* original image timestamp */
8 };

```

6.3.3 Описание

- **magic** — должен быть установлен в `VodiK_VPW_OPTIONS_WORK_MAGIC`. Данный параметр зарезервирован для указания структуры, с которой необходимо работать (на данный момент доступна только `vodi_vpw_options`).
- **imgsz** — не используется (deprecated).
- **img_seqnum** — порядковый номер изображения в последовательности. Поле используется в режиме “Динамика”.
- **img_timestamp** — временная метка изображения (в микросекундах). Позволяет проводить временной анализ при слежении за номерными пластинами. Используется:
 - в режиме работы “Динамика”;
 - функцией **VodiensUnique**;
 - функцией **VodiensCombine** в режиме “WithMerge”;
 - функцией **VodiensCombine_v2** с флагом `VodiensF_COMBINE_WITH_MERGE`.

6.4 vodi_ucontext

6.4.1 Имя

struct vodi_ucontext — контекст пользователя.

6.4.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/Types.h>
2
3 struct vodi_ucontext {
4     vodi_uctx_dup_fn      uctx_dup;
5     vodi_udata_retain_fn  uctx_dretain;
6     vodi_udata_release_fn uctx_drelease;
7     vodi_uctx_change_fn   uctx_change;
8     bo_pointer_t          uctx_udata;
9 };

```

6.4.3 Описание

Структура представляет собой контекст пользователя, который можно передавать в функцию **VodiprincProcess**. Он будет связан с каждым полученным результатом при анализе изображения.

- При связывании контекста с результатом, для контекста вызывается операция, указанная в поле **uctx_dretain**. Если значение этого поля равно **NULLF** (нулевой указатель на функцию), вызов операции не происходит.
- В процессе работы функции **VodiprincProcess** может возникнуть потребность дублировать имеющийся результат. В этом случае для связанного контекста вызывается операция, указанная в поле **uctx_dup**. Если значение этого поля равно **NULLF**, вызов операции не происходит.
- Когда результат уничтожается, для связанного с ним контекста вызывается операция, указанная в поле **uctx_drelease**. Если значение этого поля равно **NULLF**, то вызов операции не происходит.
- В режиме работы “Динамика” происходит объединение результатов, полученных на разных изображениях. В этом случае для связанных с результатами контекстов вызывается операция, указанная в поле **uctx_change**. Если значение этого поля равно **NULLF**, вызов операции не происходит.
- Поле **uctx_udata** может указывать на интересующие пользователя данные.

6.5 vodi_plate_info_spec

6.5.1 Имя

struct vodi_plate_info_spec — спецификация результата распознавания.

6.5.2 Синтаксис

```

1 #include <Bo/aorp/Vpwtypes.h>
2
3 struct vodi_plate_info_spec {
4     size_t          pis_plate_variantc;
5     vodi_plate_t     pis_plate_variantv[VodiL_VPW_VARIANT_MAX];
6
7     vodi_rect_t      pis_outer_rect;
8     vodi_rect_t      pis_exact_rect;
9     vodi_quad64f_t   pis_exact_quad;
10
11     _Bool            pis_inversed;
12     vodi_motiondir_t pis_direction;
13     double            pis_angle;
14     double            pis_speed;
15     size_t            pis_index;
16     unsigned          pis_flags;
17     _Bool             pis_move_in;
18     size_t            pis_status;
19
20     vodi_ucontext_t   pis_uctx;
21     vodi_image_t      pis_image;
22
23     bo_ftime_t        pis_bftime;
24     bo_ftime_t        pis_ctime;
25     bo_ftime_t        pis_ltime;
26
27     vodi_size_t       pis_imgsz;
28     u_int32_t         pis_seqnum;
29 };

```

6.5.3 Описание

Таблица 16: Параметры struct vodi_plate_info_spec

Параметр	Описание
pis_plate_variantc	Количество вариантов номерной пластины.
pis_plate_variantv	Массив вариантов номерных пластин.
pis_outer_rect	Прямоугольная область с номером ("рамка номера"), заданная относительно изображения. Тип данного поля (vodi_rect_t) представляет прямоугольники, у которых стороны ортогональны координатным осям. Данное поле заполняется при базовом поиске номера, поэтому его значение может не иметь высокую точность (например, рамка может захватывать фары автомобиля, радиатор).
pis_exact_rect	Прямоугольная область с номером ("рамка номера"), заданная относительно изображения. Тип данного поля (vodi_rect_t) представляет прямоугольники, у которых стороны ортогональны координатным осям. В отличие от pis_outer_rect , данный параметр вычислен более точным образом и указывает на область минимальной площади номера, захватывающую его символы. Данное поле присутствует в структуре vodi_plate_info_spec для обратной совместимости, а для описания рамки номера используется поле pis_exact_quad .
pis_exact_quad	Прямоугольная область с номером ("рамка номера"), заданная относительно изображения. В отличие от pis_outer_rect и pis_exact_rect , которые имеют тип vodi_rect_t, данная прямоугольная область имеет большую точность и описывает наклон номерной пластины (тип vodi_quad64f_t).
pis_inversed	Признак инверсного номера.
pis_direction	Направление движения номерной пластины.
pis_angle	Угол наклона номерной пластины.
pis_speed	Скорость движения номерной пластины. Зарезервировано.
pis_index	Идентификатор номерной пластины.
pis_flags	Доступны флажки:
	VodiF_RESULT_DUP
	VodiF_RESULT_LOST
	VodiF_RESULT_INVALID
pis_move_in	Зарезервировано.
pis_status	Зарезервировано.
pis_uctx	Контекст пользователя.
pis_image	Изображение номерной пластины.
pis_bftime	Временная метка лучшего кадра с распознанным номером.
pis_ctime	Временная метка кадра, на котором данный номер был распознан впервые.

Параметр	Описание
pis_ltime	Временная метка кадра, на котором данный номер был распознан в последний раз.
pis_imgsz	Зарезервировано.
pis_seqnum	Зарезервировано.

6.6 vodi_plate

6.6.1 Имя

struct vodi_plate — номерная пластина.

6.6.2 Синтаксис

```
1 #include <Bo/aorp/Vpwtypes.h>
2
3 struct vodi_plate {
4     wchar_t        pv_plate_string[VodiL_VPW_SYMBOL_MAX + 1];
5     wchar_t        pv_plate_type[VodiL_VPW_SYMBOL_MAX + 5];
6     u_int32_t       pv_plate_id;
7     u_int32_t       pv_country_id;
8     u_int32_t       pv_subdivision_id;
9     float           pv_validity;
10    float            pv_validity_coeff;
11
12    float            pv_min_symb_validity;
13    float            pv_max_geom_deviation;
14    float            pv_max_symb_validity;
15    float            pv_avg_symb_validity;
16
17    vodi_plateid_t   pv_tmpl_id;
18
19    vodi_color_t      pv_background;
20    vodi_color_t      pv_sym_color;
21    size_t            pv_symbolc;
22    vodi_plate_symbol_t pv_symbolv[VodiL_VPW_SYMBOL_MAX];
23    void_rect_t       pv_exact_rect;
24 };
```

6.6.3 Описание

Таблица 17: Параметры struct vodi_plate

Параметр	Описание
pv_plate_string	Юникод-строка номерной пластины.
pv_plate_type	Тип номера, задаваемый строкой:
	z Маленькая буква
	Z Большая буква
	x Цифра
	Пробел между символами

Параметр	Описание
	А Буква или цифра
pv_plate_id	Идентификатор подходящего шаблона.
pv_country_id	Код страны (согласно ISO 3166-1 numeric).
pv_subdivision_id	Зарезервировано.
pv_tmpl_id	Идентификатор шаблона номерной пластины (тип — vodi_plateid_t), который включает в себя номер шаблона, код страны и код административного региона (если есть) согласно ISO 3166. Данное поле предназначено для использования вместо полей pv_plate_id, pv_country_id, pv_subdivision_id, которые в будущем будут считаться устаревшими. Функции для работы со структурами vodi_plateid_t описаны в разделе Описание .
pv_validity	Числовая оценка качества распознавания (по собственным критериям AutoSDK).
pv_validity_coeff	Зарезервировано.
pv_min_symb_validity	Зарезервировано.
pv_avg_symb_validity	Зарезервировано.
pv_max_geom_deviation	Зарезервировано.
pv_avg_geom_deviation	Зарезервировано.
pv_background	Цвет фона номерной пластины.
pv_sym_color	Цвет символов на номерной пластине.
pv_symbolc	Количество символов на номерной пластине.
pv_symbolv	Массив символов.
pv_exact_rect	Прямоугольная область с номером, заданная относительно изображения (область минимальной площади, которая ограничивает символы номерного знака).

6.7 aorp_error

6.7.1 Имя

struct aorp_error — описание ошибки.

6.7.2 Синтаксис

```

1 #include <Bo/aorp/Types.h>
2
3 struct aorp_error {
4     char const    *func;
5     char const    *file;
6     long          line;
7     bo_status_t   status;
8     syserrcode_t  syserr;
9     unsigned      msgidx;
10    unsigned      bufisz;
11    char          *msg;
12 };

```

6.7.3 Описание

Таблица 18: Параметры struct aorp_error

Параметр	Описание
func	Имя функции, при выполнении которой возникла ошибка. Опциональное поле, обычно заполняется только в отладочных версиях программ.
file	Путь к файлу, в котором реализована функция-триггер ошибки. Опциональное поле, обычно заполняется только в отладочных версиях программ.
line	Номер строки в файле file , в котором возникла ошибка. Опциональное поле. Имеет смысл, если file не равен NULL.
status	Содержит код ошибки (см. <Bo/Errors.h>) с условной областью, в которой эта ошибка возникла.
syserr	Код ошибки, принятый в данной операционной системе. Если ситуация не вынуждает использовать коды ОС, используются коды ошибок POSIX.
msgidx	Порядковый номер сообщения (см. <Bo/SMessages.h>).
bufisz	Размер буфера (в байтах), на который указывает поле msg .
msg	Указатель на строку, которая описывает ошибку.

ОПИСАНИЕ ФУНКЦИЙ ДЛЯ РАБОТЫ С ШАБЛОНАМИ

Соответствие старых и новых идентификаторов шаблонов номерных пластин¹ каждой страны записано в файле `doc/templates/templates_map.txt`².

Форма записи: ID_страны[ID_региона].ID_шаблона:прежний_ID_шаблона

Также реализовано вспомогательное консольное приложение **lsvpwi**, которое печатает информацию обо всех или указанных шаблонах (см. [Утилита lsvpwi](#)).

7.1 vodiiso3166children

7.1.1 Имя

VodiISO3166children — получить список административных регионов указанного государства.

7.1.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/ISO3166lib.h>
2
3 struct vodi_iso3166_elem const **
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 VodiISO3166children(
6     struct vodi_iso3166_elem const *anElem
7 );
```

7.1.3 Описание

Функция **VodiISO3166children** принимает указатель на структуру `vodi_iso3166_elem`, которая описывает определенное государство (согласно стандарту ISO 3166-1).

7.1.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **VodiISO3166children** возвращает массив указателей на структуры `vodi_iso3166_elem`, которые описывают административные регионы (согласно ISO 3166-2) указанного в аргументе государства. Массив указателей на структуры заканчивается NULL-указателем.

¹ новые идентификаторы реализованы в версии **AutoSDK 2.5.1**

² файл добавлен в версии **AutoSDK 2.5.8**

7.2 lpvlibshowplateid

7.2.1 Имя

LpvlibShowPlateid — преобразовать структуру-идентификатор шаблона номерной пластины в строку.

7.2.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Lpvlib.h>
2
3 char *
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 LpvlibShowPlateid(
6     char aResultPtr[/* LpvlibK_PLATEID_CHAR_MAX */],
7     vodi_plateid_t aPlateid,
8     aorp_opflags_t Flags
9 );
```

7.2.3 Описание

Функция **LpvlibShowPlateid** принимает следующие параметры:

- **aResultPtr** — буфер, выделенный для результирующей строки.
- **aPlateid** — структура `vodi_plateid_t`, строковое представление которой необходимо получить.
- **Flags** — формат результирующей строки; если передается флаг **LpvlibF_HUMAN_READABLE**, код страны и региона будут иметь буквенное представление, если 0 — цифровое.

7.2.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **LpvlibShowPlateid** возвращает указатель на строку, описывающую определенный в аргументе шаблон. В ином случае функция вернет NULL.

7.3 lpvlibreadplateid

7.3.1 Имя

LpvlibReadPlateid — преобразовать строку в структуру-идентификатор шаблона номерной пластины.

7.3.2 Синтаксис

```
1 #include <Vodi/services/Lpvlib.h>
2
3 vodi_plateid_t
4 __attribute__((nonnull(1)))
5 LpvlibReadPlateid(
6     char const *aSrc,
7     struct aorp_error *anErrPtr
8 );
```

7.3.3 Описание

Функция **LpvlibReadPlateid** принимает указатель на строку, которая содержит описание шаблона номерной пластины, а также указатель на структуру `aorp_error`.

7.3.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция **LpvlibReadPlateid** возвращает структуру `vodi_plateid_t`. Она будет содержать данные, прочитанные из переданной аргументом строки (при условии, что эта строка синтаксически корректна). В ином случае функция запишет значение ошибки в структуру, переданную аргументом **anErrPtr** и вернет **VodiK_INVALID_PLATEID**.

7.4 lpvlibmodulesof

7.4.1 Имя

LpvlibModulesOf — получить список vpw-модулей, которые содержат заданное параметром **aSet** множество шаблонов; определить, какой минимальный набор модулей достаточно загрузить, когда необходимо работать с неким множеством шаблонов.

7.4.2 Синтаксис

```

1 #include <Vodi/services/Lpvlib.h>
2
3 bo_seqlist_(char *) *
4 __attribute__((nonnull(2)))
5 LpvlibModulesOf(
6     aorp_object_t aSelf /* = NULL */,
7     bo_seqlist_(char *) *aResultPtr,
8     char const *aSet /* = NULL */,
9     struct aorp_error *anErrPtr
10 );

```

7.4.3 Описание

Функция **LpvlibModulesOf** принимает следующие параметры:

- **aSet** — строковое представление множества шаблонов.
- **aResultPtr** — указатель на результирующий список.
- **anErrPtr** — указатель на структуру описания ошибки.

Пример функции загрузки необходимых модулей согласно множества шаблонов:

```

1 #include <Bo/fundis/Seqlist.h>
2 #include <Vodi/services/Lpvlib.h>
3
4 static bo_status_t
5 load_modules(
6     char const *aTemplates,
7     _Bool Force,
8     struct aorp_error *anErrPtr
9 )
10 {
11     bo_status_t status;
12     bo_seqlist_t mdlst;
13
14     /* loading the vpw module which contains the implementation of LpvlibModulesOf */

```

```

15     status = AorpMldLoad("vpwi", NULL, 0, false, anErrPtr);
16     if (BoS_FAILURE(status)) {
17         return (status);
18         /* NOTREACHED */
19     }
20
21     status = BoS_ERR;
22     BO_SEQLIST_Init(&mdlst);
23     if (NULL != LpvlibModulesOf(NULL, &mdlst, aTemplates, anErrPtr)) {
24         BO_SEQLIST_FOREACH_(char *, &mdlst)
25             status = AorpMldLoad(*_ $1, NULL, 0, false, anErrPtr);
26             if (BoS_FAILURE(status) && !Force)
27                 break;
28         FOREACH_END
29     }
30     LpvlibStrlstDestroy(&mdlst);
31
32     return (Force ? BoS_NORMAL : status);
33 }

```

7.4.4 Возвращаемые значения

В случае успеха функция возвращает указатель aResultPtr. В ином случае функция запишет значение ошибки в структуру, переданную аргументом anErrPtr и вернет NULL.

ОПИСАНИЕ ГРАММАТИКИ ДЛЯ ОБОЗНАЧЕНИЯ МНОЖЕСТВА ШАБЛОНОВ НОМЕРНЫХ ПЛАСТИН

Приведенная ниже грамматика используется следующей функциональностью:

- функциями семейства Lpplib;
- командами функции VodiprincControl:
 - VodiCTL_GETVPWI
 - VodiCTL_ADDVPWI
 - VodiCTL_SETPWI
 - VodiCTL_DELVPWI
- утилитой vpwfetch (как аргумент настройки -e, --templates);
- утилитой lsvpwi (в составе пользовательских команд);
- утилитой lsvpwc (в составе пользовательских команд).

```

1  E   : T1 \ ... \ Tn           (1 <= n, left associative) ;
2  T   : F1 ... Fn              (0 <= n) ;
3  F   : * | pse | ( E ) | ! F ;
4
5  pse : oid | oid . cs | cs ;
6  oid : code1 . ... . coden     (1 <= n) ;
7  cs  : [crs] | [^crs] ;
8  crs : cr1 , ... , crn         (0 <= n) ;
9  cr   : code | code - code | code - inf ;
10 code : INT | ISO3166-name ;

```

- *E* (*expression*) — стартовый символ.
- `\` — оператор разности множества шаблонов.
- *T* — подмножества, неявно объединенные пробелом.
- `*` — универсум.
- *pse* — plates' ID set (набор идентификаторов шаблонов).
- *oid* — objects' ID set (набор числовых кодов стран).

- *cs* — code set (набор кодов).
- *crs* — code range set (набор диапазонов кодов).
- *cr* — code range (диапазон кодов).

Для задания множества шаблонов могут использоваться как строковые, так и числовые коды стран согласно ISO 3166 (например, "ua.3"804.3").

Примеры:

- **784.3** — выбрать все доступные шаблоны номеров¹, принадлежащие эмирату Дубай (ОАЭ).
- **784.3.[1-2]** либо **ae.du.[1,2]** — выбрать первые два шаблона номеров, принадлежащих эмирату Дубай (ОАЭ).
- **ae.du.[3,1]** либо **784.3.1 784.3.3** — выбрать шаблоны эмирата Дубай (ОАЭ) с порядковыми номерами 1 и 3.
- **ua** — выбрать все шаблоны номеров Украины.
- **784 804** либо **ua ae** — выбрать все шаблоны номеров Украины и ОАЭ.
- **[1-19] [31-inf]** — выбрать шаблоны номеров всех стран, коды которых не лежат в диапазоне 20–30.
- **784.[1-2] 784.3.[11-inf] 784.[4-inf]** либо **ae\ae.du.[1-10]** — выбрать все шаблоны ОАЭ, кроме шаблонов эмирата Дубай с порядковыми номерами в диапазоне 1–10.
- **!zm** либо **[1-893] [895-inf]** — выбрать все доступные шаблоны, кроме тех, что принадлежат Замбии.
- **!(zm zw)** либо **[1-715] [717-893] [895-inf]** — выбрать все доступные шаблоны, кроме тех, что принадлежат Замбии и Зимбабве.

¹ поддерживаемые AutoSDK