



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 109982043 A
(43)申请公布日 2019.07.05

(21)申请号 201910259874.1

(22)申请日 2019.04.02

(71)申请人 西安华腾微波有限责任公司
地址 710119 陕西省西安市高新区新型工
业园西部大道2号企业壹号公园J38号

(72)发明人 时长永 王勇 国厦 孙团院

(74)专利代理机构 北京众达德权知识产权代理
有限公司 11570

代理人 刘杰

(51)Int.Cl.

H04N 7/18(2006.01)

H04N 5/232(2006.01)

H04W 4/029(2018.01)

G01S 13/06(2006.01)

G01S 13/86(2006.01)

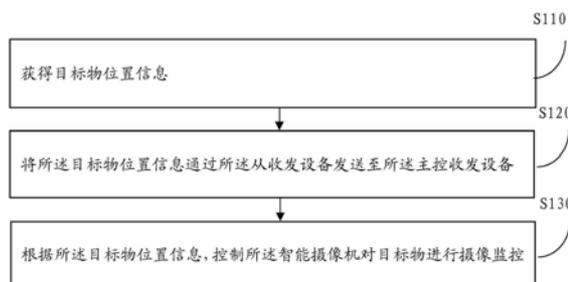
权利要求书2页 说明书8页 附图2页

(54)发明名称

一种智能监控的信息处理方法及装置

(57)摘要

本发明公开了一种智能监控的信息处理方法及装置,所述方法应用于一智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,所述方法包括:获得目标物位置信息;将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。解决了网络布线不灵活且工程量巨大的技术问题,实现了以无线方式上报雷达目标,智能引导摄像机对指定区域监控,实现全布防区域的有效警戒的技术效果。



1. 一种智能监控的信息处理方法,其特征在于,所述方法应用于一智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,所述方法包括:

获得目标物位置信息;

将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;

根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

2. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述获得目标物位置信息之前,包括:

获得所述雷达的属性信息,所述属性信息包括所述雷达位置信息和指向信息;

将所述雷达的属性信息发送至所述主控收发设备和所述从收发设备。

3. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备,包括:

根据所述雷达检测警戒区中的运动目标,获得所述目标物所在位置;

将所述目标物所在位置进行广播发送,所述主控收发设备获得所述目标物位置信息。

4. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备之后,包括:

所述主控收发设备接收所述目标物位置信息;

对所述目标物位置信息进行筛选,获得有效目标物位置信息;

将所述有效目标物位置信息发送至所述智能摄像机。

5. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控,包括:

根据所述目标物位置信息,向所述智能摄像机发送告警信息以及所述目标物位置信息的指向坐标;

将所述指向坐标转换为所述智能摄像机坐标;

根据所述智能摄像机坐标,控制所述智能摄像机的属性信息对目标物进行摄像监控。

6. 如权利要求5所述的方法,其特征在于,所述智能摄像机的属性信息包括智能摄像机的云台运动位置、速度及摄像头焦距。

7. 如权利要求1所述的方法,其特征在于,所述方法还包括:

所述主控收发设备向所述从收发设备发出轮询信息;

所述从收发设备接收所述轮询信息并根据所述轮询信息发出应答信息;

根据所述应答信息,判断所述从收发设备是否处于工作状态。

8. 一种智能监控的信息处理装置,其特征在于,所述装置应用于一智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,所述装置包括:

第一获得单元,所述第一获得单元用于获得目标物位置信息;

第一发送单元,所述第一发送单元用于将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发

送至所述主控收发设备；

第一执行单元,所述第一执行单元用于根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

9.一种智能监控的信息处理装置,包括存储器、处理器及存储在存储器上并可在处理器上运行的计算机程序,其特征在于,所述处理器执行所述程序时实现以下步骤:

获得目标物位置信息;

将所述目标物位置信息通过所述收发设备发送至所述主控收发设备;

根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

10.一种计算机可读存储介质,其上存储有计算机程序,其特征在于,该程序被处理器执行时实现以下步骤:

获得目标物位置信息;

将所述目标物位置信息通过所述收发设备发送至所述主控收发设备;

根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

一种智能监控的信息处理方法及装置

技术领域

[0001] 本申请涉及安防技术领域,尤其涉及一种智能监控的信息处理方法及装置。

背景技术

[0002] 视频监控是广泛应用的安防技术,通过摄像头可实时获取其布防区域的图像资料。由于摄像头布防区域较大,为提高监控目标的针对性,市场出现了雷达引导视频联动监控系统,即通过警戒雷达与摄像机云台控制器对接,实现对运动目标的自动指向聚焦。

[0003] 但本申请发明人在实现本申请实施例中技术方案的过程中,发现上述现有技术至少存在如下技术问题:

[0004] 现有技术中摄像头的布防半径通常可达数千米,而雷达的直线侦测距离只有几百米,因此需要多雷达大范围布防,从而造成网络布线工程量巨大,且与摄像头的连接也很不灵活,不方便警戒区的调整的技术问题。

[0005] 申请内容

[0006] 本申请实施例通过提供一种智能监控的信息处理方法及装置,用以解决现有技术中摄像头的布防半径通常可达数千米,而雷达的直线侦测距离只有几百米,因此需要多雷达大范围布防,从而造成网络布线工程量巨大,且与摄像头的连接也很不灵活,不方便警戒区的调整的技术问题。实现了以无线方式上报雷达目标,智能引导摄像机对指定区域监控,实现全布防区域的有效警戒的技术效果。

[0007] 为了解决上述问题,第一方面,本申请实施例提供了一种智能监控的信息处理方法,所述方法应用于一智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,所述方法包括:获得目标物位置信息;将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

[0008] 优选的,所述获得目标物位置信息之前,包括:获得所述雷达的属性信息,所述属性信息包括所述雷达位置信息和指向信息;将所述雷达的属性信息发送至所述主控收发设备和所述从收发设备。

[0009] 优选的,所述将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备,包括:根据所述雷达检测警戒区中的运动目标,获得所述目标物所在位置;将所述目标物所在位置进行广播发送,所述主控收发设备获得所述目标物位置信息。

[0010] 优选的,所述将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备之后,包括:所述主控收发设备接收所述目标物位置信息;对所述目标物位置信息进行筛选,获得有效目标物位置信息;将所述有效目标物位置信息发送至所述智能摄像机。

[0011] 优选的,所述根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控,包括:根据所述目标物位置信息,向所述智能摄像机发送告警信息以及所述目标物位

置信息的指向坐标;将所述指向坐标转换为所述智能摄像机坐标;根据所述智能摄像机坐标,控制所述智能摄像机的属性信息对目标物进行摄像监控。

[0012] 优选的,所述智能摄像机的属性信息包括智能摄像机的云台运动位置、速度及摄像头焦距。

[0013] 优选的,所述方法还包括:所述主控收发设备向所述从收发设备发出轮询信息;所述从收发设备接收所述轮询信息并根据所述轮询信息发出应答信息;根据所述应答信息,判断所述从收发设备是否处于工作状态。

[0014] 第二方面,本申请实施例还提供了一种智能监控的信息处理装置,所述装置应用于一智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,所述装置包括:

[0015] 第一获得单元,所述第一获得单元用于获得目标物位置信息;

[0016] 第一发送单元,所述第一发送单元用于将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;

[0017] 第一执行单元,所述第一执行单元用于根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

[0018] 优选的,所述装置还包括:

[0019] 第二获得单元,所述第二获得单元用于获得所述雷达的属性信息,所述属性信息包括所述雷达位置信息和指向信息;

[0020] 第二发送单元,所述第二发送单元用于将所述雷达的属性信息发送至所述主控收发设备和所述从收发设备。

[0021] 优选的,所述第一发送单元包括:

[0022] 第三获得单元,所述第三获得单元用于根据所述雷达检测警戒区中的运动目标,获得所述目标物所在位置;

[0023] 第四获得单元,所述第四获得单元用于将所述目标物所在位置进行广播发送,所述主控收发设备获得所述目标物位置信息。

[0024] 优选的,所述装置还包括:

[0025] 第一接收单元,所述第一接收单元用于所述主控收发设备接收所述目标物位置信息;

[0026] 第五获得单元,所述第五获得单元用于对所述目标物位置信息进行筛选,获得有效目标物位置信息;

[0027] 第三发送单元,所述第三发送单元用于将所述有效目标物位置信息发送至所述智能摄像机。

[0028] 优选的,所述第一执行单元包括:

[0029] 第四发送单元,所述第四发送单元用于根据所述目标物位置信息,向所述智能摄像机发送告警信息以及所述目标物位置信息的指向坐标;

[0030] 第一转换单元,所述第一转换单元用于将所述指向坐标转换为所述智能摄像机坐标;

[0031] 第二执行单元,所述第二执行单元用于根据所述智能摄像机坐标,控制所述智能摄像机的属性信息对目标物进行摄像监控。

[0032] 优选的,所述智能摄像机的属性信息包括智能摄像机的云台运动位置、速度及摄像头焦距。

[0033] 优选的,所述装置还包括:

[0034] 第一发出单元,所述第一发出单元用于所述主控收发设备向所述从收发设备发出轮询信息;

[0035] 第二发出单元,所述第二发出单元用于所述从收发设备接收所述轮询信息并根据所述轮询信息发出应答信息;

[0036] 第一判断单元,所述第一判断单元用于根据所述应答信息,判断所述从收发设备是否处于工作状态。

[0037] 第三方面,本申请实施例还提供了一种智能监控的信息处理装置,包括存储器、处理器及存储在存储器上并可在处理器上运行的计算机程序,所述处理器执行所述程序时实现以下步骤:

[0038] 获得目标物位置信息;将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

[0039] 第四方面,本申请实施例还提供了一种计算机可读存储介质,其上存储有计算机程序,其特征在于,该程序被处理器执行时实现以下步骤:

[0040] 获得目标物位置信息;将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

[0041] 本申请实施例中的上述一个或多个技术方案,至少具有如下一种或多种技术效果:

[0042] 本申请实施例通过提供一种智能监控的信息处理方法及装置,所述方法应用于一种智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,所述方法包括:获得目标物位置信息;将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。用以解决现有技术中摄像头的布防半径通常可达数千米,而雷达的直线侦测距离只有几百米,因此需要多雷达大范围布防,从而造成网络布线工程量巨大,且与摄像头的连接也很不灵活,不方便警戒区的调整的技术问题。实现了以无线方式上报雷达目标,智能引导摄像机对指定区域监控,实现全布防区域的有效警戒的技术效果。

[0043] 上述说明仅是本申请技术方案的概述,为了能够更清楚了解本申请的技术手段,而可依照说明书的内容予以实施,并且为了让本申请的上述和其它目的、特征和优点能够更明显易懂,以下特举本申请的具体实施方式。

附图说明

[0044] 图1为本发明实施例中一种智能监控的信息处理方法的流程示意图;

[0045] 图2为本发明实施例中智能监控系统的组网拓扑图;

[0046] 图3为本发明实施例中一种智能监控的信息处理装置的结构示意图；

[0047] 图4为本发明实施例中另一种智能监控的信息处理装置的结构示意图。

[0048] 附图标记说明：第一获得单元11，第一发送单元12，第一执行单元13，总线300，接收器301，处理器302，发送器303，存储器304，总线接口306。

具体实施方式

[0049] 本申请实施例提供了一种智能监控的信息处理方法及装置，用以解决现有技术中摄像头的布防半径通常可达数千米，而雷达的直线侦测距离只有几百米，因此需要多雷达大范围布防，从而造成网络布线工程量巨大，且与摄像头的连接也很不灵活，不方便警戒区的调整的技术问题。

[0050] 为了解决上述技术问题，本申请提供的技术方案总体思路如下：所述方法应用于一智能监控系统，所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机，所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接，所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构，且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接，所述从收发设备与所述雷达连接，所述方法包括：获得目标物位置信息；将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备；根据所述目标物位置信息，控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。实现了以无线方式上报雷达目标，智能引导摄像机对指定区域监控，实现全布防区域的有效警戒的技术效果。

[0051] 下面通过附图以及具体实施例对本申请技术方案做详细的说明，应当理解本申请实施例以及实施例中的具体特征是对本申请技术方案的详细的说明，而不是对本申请技术方案的限定，在不冲突的情况下，本申请实施例以及实施例中的技术特征可以相互组合。

[0052] 实施例一

[0053] 图1为本发明实施例中一种智能监控的信息处理方法的流程示意图，如图1所示，所述方法应用于一智能监控系统，所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机，所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接，所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构，且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接，所述从收发设备与所述雷达连接，所述方法包括：

[0054] 步骤110：获得目标物位置信息；

[0055] 步骤120：将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备；

[0056] 步骤130：根据所述目标物位置信息，控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

[0057] 具体而言，本发明实施例提出的智能监控信息处理方法应用于一智能监控系统，所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机，所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接，其中，所述主控收发设备与所述多个从收发设备通过无线连接，组成一星型网络结构，其中，所述主控收发设备配置有RJ45网络接口和交换模块，不仅可有有线连接本地雷达，也可无线接收远端雷达信息，并通过所述交换模块可与所述智能摄像机网口对接。所述从收发设备设置有机电接口与所述雷达连接，同时配置RJ45网络接口和所述雷达实现通信连接，且所述从收发设备配有交直流电源接口，不仅可接入直流电，也支持太阳能或蓄电池供电。即所述主控收发设备与所述智能摄像机连接，并可对所述

从收发设备进行状态轮询,所述从收发设备与所述雷达连接,并向所述主控收发设备上报信息,所述上报信息包括从收发设备及其雷达工作状态和位置信息,如图2所示,多组所述从收发设备与所述雷达可覆盖所述智能摄像机的整个布防范围。所述方法具体包括:首先所述雷达获得目标物位置信息,然后将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备,所述主控收发设备将接收到的所述目标物位置信息发送至所述智能摄像机,通过所述智能摄像机的上位机控制软件控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。进一步实现了以无线方式上报雷达目标,智能引导摄像机对指定区域监控,实现全布防区域的有效警戒的技术效果。

[0058] 进一步的,所述获得目标物位置信息之前,包括:获得所述雷达的属性信息,所述属性信息包括所述雷达位置信息和指向信息;将所述雷达的属性信息发送至所述主控收发设备和所述从收发设备。

[0059] 进一步的,所述方法还包括:所述主控收发设备向所述从收发设备发出轮询信息;所述从收发设备接收所述轮询信息并根据所述轮询信息发出应答信息;根据所述应答信息,判断所述从收发设备是否处于工作状态。

[0060] 具体而言,在所述雷达获得目标物位置信息之前,首先要获得所述雷达的属性信息,即所述雷达的位置信息和指向信息,并将所述雷达的位置信息和指向信息发送至所述主控收发设备和对应的所述从收发设备,建立起所述雷达、所述从收发设备和所述主控收发设备之间的通信连接,当所述雷达将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备,根据预先获知的所述雷达位置信息和指向信息,所述主控收发设备即可判断出接收到的所述目标物位置信息是从哪个雷达发出的。所述主控收发设备会定期向各个所述从收发设备发出轮询信息,所述轮询信息即为所述主控收发设备依次轮流询问所述从收发设备是否处于工作状态,各个所述从收发设备在接收到所述轮询信息后,根据所述轮询信息发出应答信息;根据所述应答信息,所述主控收发设备判断所述从收发设备是否处于工作状态,即如果所述主控收发设备收到所述从收发设备发出的应答信息,说明所述从收发设备处于工作状态;如果主控收发设备未收到所述从收发设备发出的应答信息,说明所述从收发设备发生故障或者所述从收发设备与所述主控收发设备之间建立起来的通讯连接中断,总之就是所述从收发设备不在工作状态,此时所述主控收发设备则向所述智能摄像机发送告警信息以及对应的所述从收发设备的警戒区指向坐标,便于监控人员及时获知不在线的警戒区。

[0061] 进一步的,所述将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备,包括:根据所述雷达检测警戒区中的运动目标,获得所述目标物所在位置;将所述目标物所在位置进行广播发送,所述主控收发设备获得所述目标物位置信息。

[0062] 进一步的,所述将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备之后,包括:所述主控收发设备接收所述目标物位置信息;对所述目标物位置信息进行筛选,获得有效目标物位置信息;将所述有效目标物位置信息发送至所述智能摄像机。

[0063] 具体而言,所述雷达实时检测警戒区中的运动目标,一旦发现警戒区中有运动目标,所述雷达就获取所述目标物所在位置,并将所述目标物所在位置通过所述从收发设备进行广播发送至所述主控收发设备,所述主控收发设备在接收到所述目标物位置信息之后,对所述目标物位置信息进行筛选判断后获得有效目标物位置信息,并将其发送至所述

智能摄像机。进一步通过无线方式上报雷达目标位置,克服了多雷达大范围网络布线造成的工程量巨大的技术问题。

[0064] 进一步的,所述根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控,包括:根据所述目标物位置信息,向所述智能摄像机发送告警信息以及所述目标物位置信息的指向坐标;将所述指向坐标转换为所述智能摄像机坐标;根据所述智能摄像机坐标,控制所述智能摄像机的属性信息对目标物进行摄像监控。

[0065] 进一步的,所述智能摄像机的属性信息包括智能摄像机的云台运动位置、速度及摄像头焦距。

[0066] 具体而言,所述主控收发设备根据所述目标物位置信息,通过无线网络向所述智能摄像机发送告警信息以及所述目标物位置信息的指向坐标,并将所述指向坐标转换为所述智能摄像机坐标,所述智能摄像机的上位机控制软件根据所述智能摄像机坐标,并根据所述目标物的性质采取不同的策略,操控所述智能摄像机的云台运动位置、速度及摄像头焦距对所述目标物进行摄像监控,进一步达到了智能引导摄像机对指定区域进行监控,实现全布防区域的有效警戒的技术效果。本发明实施例中的智能监控信息处理方法可以便捷实现雷达组网,引导云台一体化智能摄像机快速精确地聚焦监控目标,且监控区域可灵活调整,可广泛应用于边境、油田、库房等动目标稀少区域的监控。

[0067] 实施例二

[0068] 基于与前述实施例中一种智能监控的信息处理方法同样的发明构思,本发明还提供一种智能监控的信息处理装置,所述装置应用于一智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,如图3所示,所述装置包括:

[0069] 第一获得单元11,所述第一获得单元11用于获得目标物位置信息;

[0070] 第一发送单元12,所述第一发送单元12用于将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;

[0071] 第一执行单元13,所述第一执行单元13用于根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

[0072] 优选的,所述装置还包括:

[0073] 第二获得单元,所述第二获得单元用于获得所述雷达的属性信息,所述属性信息包括所述雷达位置信息和指向信息;

[0074] 第二发送单元,所述第二发送单元用于将所述雷达的属性信息发送至所述主控收发设备和所述从收发设备。

[0075] 优选的,所述第一发送单元包括:

[0076] 第三获得单元,所述第三获得单元用于根据所述雷达检测警戒区中的运动目标,获得所述目标物所在位置;

[0077] 第四获得单元,所述第四获得单元用于将所述目标物所在位置进行广播发送,所述主控收发设备获得所述目标物位置信息。

[0078] 优选的,所述装置还包括:

[0079] 第一接收单元,所述第一接收单元用于所述主控收发设备接收所述目标物位置信息;

[0080] 第五获得单元,所述第五获得单元用于对所述目标物位置信息进行筛选,获得有效目标物位置信息;

[0081] 第三发送单元,所述第三发送单元用于将所述有效目标物位置信息发送至所述智能摄像机。

[0082] 优选的,所述第一执行单元13包括:

[0083] 第四发送单元,所述第四发送单元用于根据所述目标物位置信息,向所述智能摄像机发送告警信息以及所述目标物位置信息的指向坐标;

[0084] 第一转换单元,所述第一转换单元用于将所述指向坐标转换为所述智能摄像机坐标;

[0085] 第二执行单元,所述第二执行单元用于根据所述智能摄像机坐标,控制所述智能摄像机的属性信息对目标物进行摄像监控。

[0086] 优选的,所述智能摄像机的属性信息包括智能摄像机的云台运动位置、速度及摄像头焦距。

[0087] 优选的,所述装置还包括:

[0088] 第一发出单元,所述第一发出单元用于所述主控收发设备向所述从收发设备发出轮询信息;

[0089] 第二发出单元,所述第二发出单元用于所述从收发设备接收所述轮询信息并根据所述轮询信息发出应答信息;

[0090] 第一判断单元,所述第一判断单元用于根据所述应答信息,判断所述从收发设备是否处于工作状态。

[0091] 前述图1实施例一中的一种智能监控的信息处理方法的各种变化方式和具体实例同样适用于本实施例的一种智能监控的信息处理装置,通过前述对一种智能监控的信息处理方法的详细描述,本领域技术人员可以清楚的知道本实施例中一种智能监控的信息处理装置的实施方法,所以为了说明书的简洁,在此不再详述。

[0092] 实施例三

[0093] 基于与前述实施例中一种智能监控的信息处理方法同样的发明构思,本发明还提供一种智能监控的信息处理装置,其上存储有计算机程序,该程序被处理器执行时实现前文所述一种智能监控的信息处理方法的任一方法的步骤。

[0094] 其中,在图4中,总线架构(用总线300来代表),总线300可以包括任意数量的互联的总线和桥,总线300将包括由处理器302代表的一个或多个处理器和存储器304代表的存储器的各种电路链接在一起。总线300还可以将诸如外围设备、稳压器和功率管理电路等之类的各种其他电路链接在一起,这些都是本领域所公知的,因此,本文不再对其进行进一步描述。总线接口306在总线300和接收器301和发送器303之间提供接口。接收器301和发送器303可以是同一个元件,即收发机,提供用于在传输介质上与各种其他装置通信的单元。

[0095] 处理器302负责管理总线300和通常的处理,而存储器304可以被用于存储处理器302在执行操作时所使用的数据。

[0096] 实施例四

[0097] 基于与前述实施例中一种智能监控的信息处理方法同样的发明构思,本发明还提供一种计算机可读存储介质,其上存储有计算机程序,该程序被处理器执行时实现以下步骤:

[0098] 获得目标物位置信息;将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。

[0099] 在具体实施过程中,该程序被处理器执行时,还可以实现实施例一中的任一方法步骤。

[0100] 本申请实施例中的上述一个或多个技术方案,至少具有如下一种或多种技术效果:

[0101] 本申请实施例通过提供一种智能监控的信息处理方法及装置,所述方法应用于一智能监控系统,所述系统包括无线收发设备、多个雷达和智能摄像机,所述无线收发设备由一个主控收发设备与多个从收发设备通讯连接,所述主控收发设备与所述多个从收发设备组成星型网络结构,且所述主控收发设备与所述智能摄像机连接,所述从收发设备与所述雷达连接,所述方法包括:获得目标物位置信息;将所述目标物位置信息通过所述从收发设备发送至所述主控收发设备;根据所述目标物位置信息,控制所述智能摄像机对目标物进行摄像监控。用以解决现有技术中摄像头的布防半径通常可达数千米,而雷达的直线侦测距离只有几百米,因此需要多雷达大范围布防,从而造成网络布线工程量巨大,且与摄像头的连接也很不灵活,不方便警戒区的调整的技术问题。实现了以无线方式上报雷达目标,智能引导摄像机对指定区域监控,实现全布防区域的有效警戒的技术效果。

[0102] 尽管已描述了本发明的优选实施例,但本领域内的技术人员一旦得知了基本创造性概念,则可对这些实施例做出另外的变更和修改。所以,所附权利要求意欲解释为包括优选实施例以及落入本发明范围的所有变更和修改。

[0103] 显然,本领域的技术人员可以对本发明实施例进行各种改动和变型而不脱离本发明实施例的精神和范围。这样,倘若本发明实施例的这些修改和变型属于本发明权利要求及其等同技术的范围之内,则本发明也意图包含这些改动和变型在内。

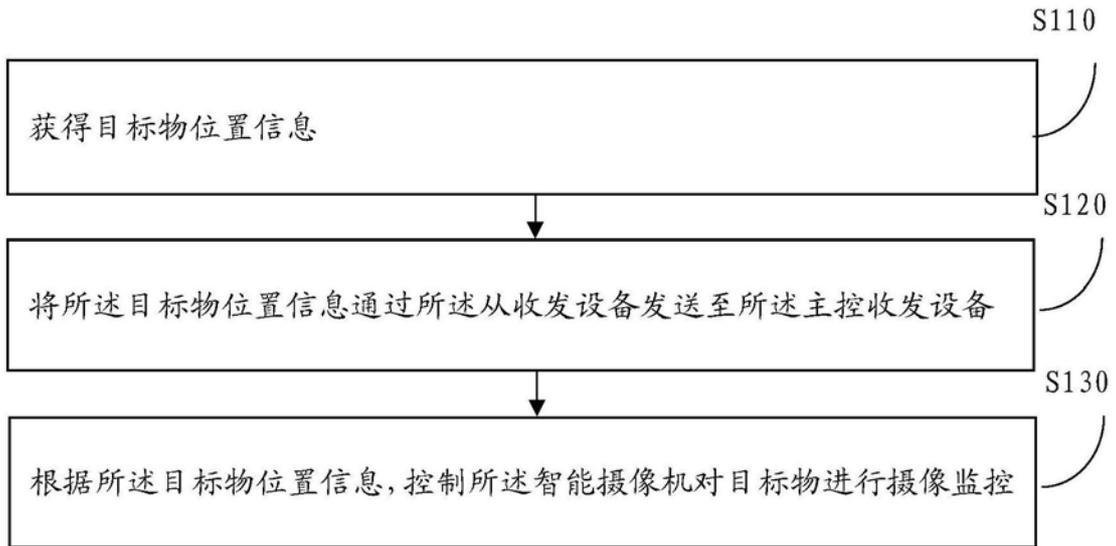


图1

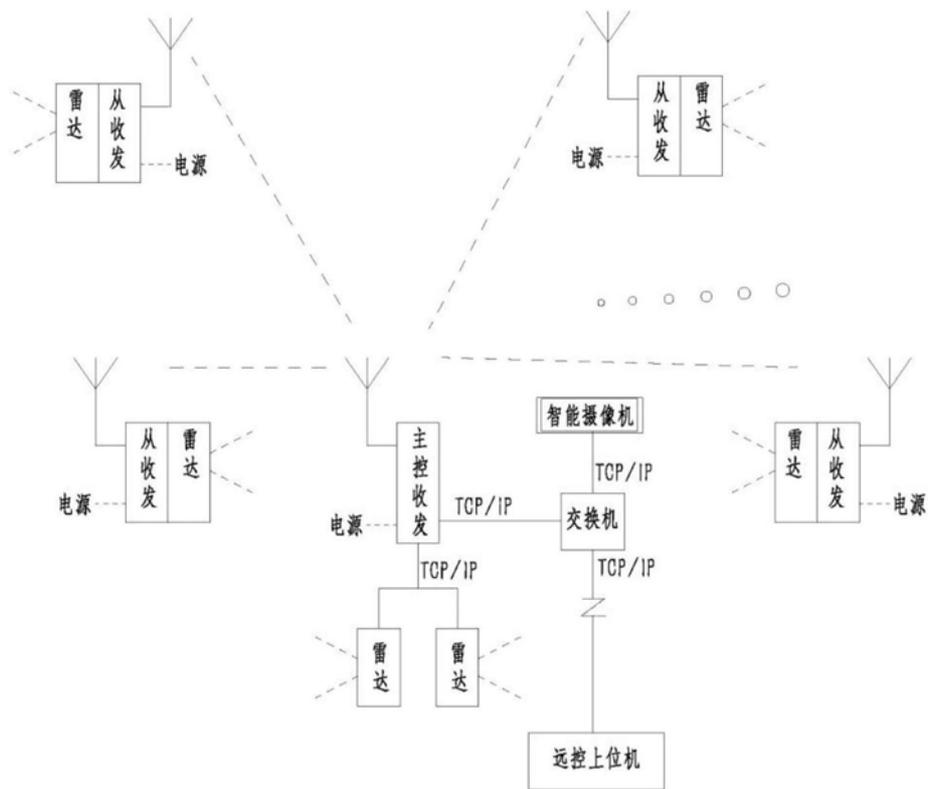


图2

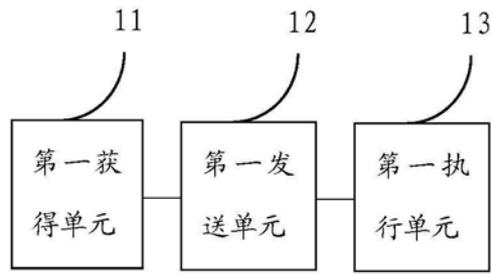


图3

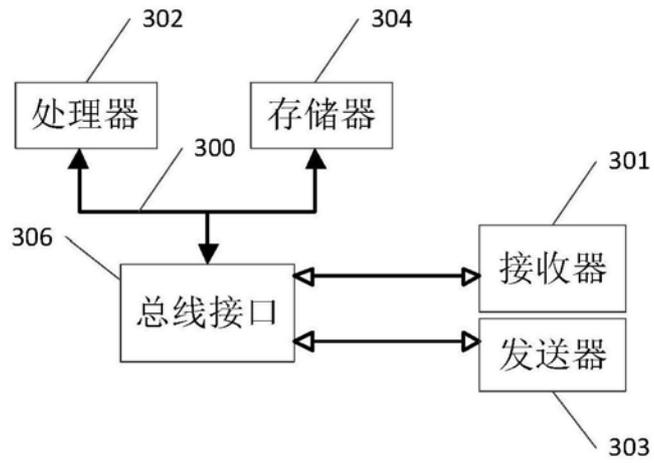


图4