



## **Požadavky na přesnost měření detektorů ASD**

Detektory použité pro automatické sčítání dopravy na komunikacích ve správě ŘSD musí splňovat tyto podmínky přesnosti detekce a klasifikace vozidel:

### **1) Přesnost detekce vozidel musí být minimálně 98%**

Počet nedetekovaných a chybně detekovaných (naddetekovaných) vozidel nesmí překročit 2% z celkového počtu všech vozidel, která skutečně projela přes stanoviště ASD (počet správně detekovaných vozidel musí být nejméně 98% ze všech vozidel, která skutečně projela přes stanoviště ASD). V případě nekorektního průjezdu stanoviště ve více než jednom jízdním pruhu (např. při přejíždění z pruhu do pruhu) je nutno zaznamenat projíždějící vozidlo jen v jednom z dotčených pruhů.

### **2) Přesnost celkové klasifikace vozidel musí být minimálně 90%**

Počet nesprávně zařazených vozidel do všech příslušných kategorií dle požadované klasifikace nesmí překročit 10% z celkového počtu správně detekovaných vozidel, která projela přes stanoviště ASD (počet správně zařazených vozidel do příslušných kategorií dle požadované klasifikace musí být nejméně 90% z celkového počtu správně detekovaných vozidel, která projela přes stanoviště ASD).

### **3) Přesnost klasifikace v jednotlivých kategoriích**

Počet správně zařazených vozidel v jednotlivých kategoriích musí tvořit minimální požadovaný procentní podíl (viz. tabulka v příloze č. 1) z počtu všech vozidel dané kategorie, která skutečně projela přes stanoviště ASD.

### **4) Míra tolerance záměny vozidel mezi jednotlivými kategoriemi**

Míra tolerance záměny vozidel (tolerovatelná a netolerovatelná) mezi jednotlivými kategoriemi je vyjádřena prostřednictvím barevných polí. Počet chybně klasifikovaných vozidel ze všech příslušných polí nesmí překročit 8%, resp. 2% z celkového počtu správně detekovaných vozidel, která projela přes stanoviště ASD.

## **Stanovení přesnosti detekce a klasifikace**

Přesnost detekce a klasifikace je stanovena na základě vyhodnocení pořízeného videozáznamu, který musí obsahovat min. 2000 projíždějících vozidel v každém směru a příslušného datového výstupu z detektoru ASD (ve formátu vozidlo za vozidlem). Vyhodnocení videozáznamu a datového výstupu spočívá v ověření klasifikace jednotlivých vozidel a doplnění datového výstupu o další sloupec s uvedením skutečných kategorií a vyčíslení získaných informací do tabulky (příloha č. 1).