高速全功能球型攝影機

操作手冊





Security & Safety CCTV System Speed Dome

â

前言

根據該產品的實際操作模式及電器規範編撰此說明書,提供正確的操作說明程序, 如果有發現錯誤或是疏漏的地方,請多加包涵!並歡迎指正。 由於我們無法控制使用者對本手冊可能產生的誤解,因此,將不負責在使用本手冊

的過程中所發生的事故或因此引起的損壞。

本產品發行和銷售由原始購買者在授權合約條款下使用,未經允許,任何單位和個 人不得將該產品全部或部分複製、再生或翻譯成其它設備可讀形式的電子媒介。 本說明書若有任何修改恕不另行通知,因軟體版本升級而造成的與本說明書不符,

以實際軟體操作為標準。

CCTV SYSTEM

位址編碼	指撥開關(8位)
	12345678
171	11010101
172	00110101
173	10110101
174	01110101
175	11110101
176	00001101
177	10001101
178	01001101
179	11001101
180	00101101
181	10101101
182	01101101
183	11101101
184	00011101
185	10011101
186	01011101
187	11011101
188	00111101
189	10111101
190	0111101
191	1111101
192	0000011
193	1000011
194	0100011
195	11000011
196	00100011
197	10100011
198	01100011
199	11100011
200	00010011
201	10010011
202	01010011
203	11010011
204	00110011
205	10110011
206	01110011
207	11110011
208	00001011
209	10001011
210	01001011
211	11001011
212	00101011
213	10101011
214	01101011

>>>

2址編碼	指撥開關 (8位)
	12345678
215	11101011
216	00011011
217	10011011
218	01011011
219	11011011
220	00111011
221	10111011
222	01111011
223	1111011
224	0000111
225	1000111
226	01000111
227	11000111
228	00100111
229	10100111
230	01100111
231	11100111
232	00010111
233	10010111
234	01010111
235	11010111
236	00110111
237	10110111
238	01110111
239	11110111
240	00001111
241	10001111
242	01001111
243	11001111
244	00101111
245	10101111
246	01101111
247	11101111
248	00011111
249	10011111
250	01011111
251	11011111
252	00111111
253	10111111
254	01111111
255	11111111

		目録	
第一重	注注意事項		4
第二百	〕 功能特性		5
第三重	〕 功能說明		5
第四重	1 設備規範		7
第五百	重。 一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一		8
第六	童 安裝方式		8
1.	嵌入式機組安裝		8
2.	吸頂式機組安裝		9
3.	壁掛式機組安裝		10
4.	立柱式機組安裝		11
5.	垂吊式機組安裝		11
6.	機組系統連接		12
第七章	植 機組功能操	作說明	13
1.	通訊設定		13
2.	預設點設定		13
3.	自動設定		13
4.	巡弋群組設定		14
5.	閒置時間動作設定	Ē	14
6.	鏡頭放大倍率設定	Ē	15
7.	自動追蹤設定		15
8.	紅外線投射器設定	Ē	15
第八1	】 常用功能操	作快捷指令表	16
1.	機組功能指令表		16
2.	機組操作指令表		17
3.	攝影機功能指令表	€	18
4.	紅外線機組功能構	6今表	18
5.	操作設備低於64	- ~ ~ 相預設點以下命令表	19
第九1	1 簡易故障排		21
笛十音	F RS485應法		22
第十-	_ 音 圪珑眼睛的	備位计数定事	24
SP	早期效用而改	御业业政定农	24

26 -

第一章 注意事項

1. 運輸/運送

333

運輸及保管過程中要防止重壓、劇烈振動及防潮等對產品機組所可能造成的損壞。 若因裝配後再次運輸而造成的任何產品損壞,不屬於保固範圍內。

2. 機相發生故障

如果機組出現冒煙、異常氣味或功能不正常時,應立即關閉電源並斷開電源線,停止繼續使用本機組,然後與本公司或產品經銷商聯絡。

3. 請勿自行拆除維修或改裝

請勿擅自拆除機組外殼,否則可能會導致電器短路或引起機組硬體損壞。 如需進行内部設定或維修,請與本公司或經銷商聯絡。

4. 請勿將不屬於出廠時機組配置零件或附件置入該機組內

確認機組内無異物或其他物品。如果機組内有異物,可能會引起短路或損傷。 避免水或液體流入機組,請立即關閉電源並切斷電源線,然後與本公司或經銷商聯絡。 安裝於室外時請避免雨水、海水侵蝕機組,施工時請做好防水措施。

5. 避死劇烈震動

施工安裝時請避免機組滑落或是安裝在有震動的環境中。

6. 選擇設備安裝位置應盡量避死電磁場或有高壓的環境

如果設置安裝在電視機、無線電發射機、電磁裝置、電機、變壓器、揚聲器附近,它 們所產生的電磁場環境將會干擾影像。

7. 避死漏氣及高溫環境

為了避免機組損壞,請勿將本機組設置在有油煙或水蒸氣、其它熱源溫度過高或有很 多灰塵的場所。

8. 機組清潔維護

機組維護時請使用軟布擦拭去除外殼上的髒污。若要去除污垢,可用軟布沾上清潔劑 溶液並擰乾後擦拭,然後再用乾布擦乾。 切勿使用汽油、塗料稀釋劑或高揮發性化學藥劑,否則可能會引起變形和表漆層剝落。

9. 請勿將機組對著強光物體拍攝,否則可能導致影像處理器的損壞。

10.請依據安裝環境使用該設備。

※ 備註:請勿將室内機組安裝於室外環境

室内機組的使用環境	室外機組的使用環境		
環境溫度: -10℃~+50℃	環境溫度: -40℃~+55℃		
濕 度: < 90%	濕 度: < 90%		
氣 壓: 86~106Kpa	氣 壓: 86~106Kpa		
電 源: AC24V/3A 50/60Hz	電 源: AC24V/3A 50/60Hz		

位址編碼	指撥開關(8位)
1-1-1-110 01-5	12345678
83	11001010
84	00101010
85	10101010
86	01101010
87	11101010
88	00011010
89	10011010
90	01011010
91	11011010
92	00111010
93	10111010
94	01111010
95	11111010
96	00000110
97	10000110
98	01000110
99	11000110
100	00100110
101	10100110
102	01100110
103	11100110
104	00010110
105	10010110
106	01010110
107	11010110
108	00110110
109	10110110
110	01110110
111	11110110
112	00001110
113	10001110
114	01001110
115	11001110
116	00101110
117	10101110
118	01101110
119	11101110
120	00011110
121	10011110
122	01011110
123	11011110
124	00111110
125	10111110
126	01111110

位址編碼	指撥開關(8位)
	12345678
127	11111110
128	0000001
129	1000001
130	0100001
131	1100001
132	0010001
133	10100001
134	01100001
135	11100001
136	00010001
137	10010001
138	01010001
139	11010001
140	00110001
141	10110001
142	01110001
143	11110001
144	00001001
145	10001001
146	01001001
147	11001001
148	00101001
149	10101001
150	01101001
151	11101001
152	00011001
153	10011001
154	01011001
155	11011001
156	00111001
157	10111001
158	01111001
159	11111001
160	00000101
161	10000101
162	
164	
104	
100	
100	
107	
100	10010101
109	
170	01010101

第十一章 指撥開關設備位址設定表

圖表中 "1" 表示指撥開關端子於ON位置: "O" 表示指撥開關端子於OFF位置

位址編碼	指撥開關(8位)
	12345678
1	1000000
2	0100000
3	1100000
4	0010000
5	1010000
6	01100000
7	11100000
8	0001000
9	1001000
10	01010000
11	11010000
12	00110000
13	10110000
14	01110000
15	11110000
16	00001000
17	10001000
18	01001000
19	11001000
20	00101000
21	10101000
22	01101000
23	11101000
24	00011000
25	10011000
26	01011000
27	11011000
28	00111000
29	10111000
30	01111000
31	11111000
32	00000100
33	10000100
34	01000100
35	11000100
36	00100100
37	10100100
38	01100100
39	11100100
40	00010100
41	10010100

333

位址編碼	指撥開關(8位)
	12345678
42	01010100
43	11010100
44	00110100
45	10110100
46	01110100
47	11110100
48	00001100
49	10001100
50	01001100
51	11001100
52	00101100
53	10101100
54	01101100
55	11101100
56	00011100
57	10011100
58	01011100
59	11011100
60	00111100
61	10111100
62	01111100
63	1111100
64	0000010
65	1000010
66	0100010
67	11000010
68	00100010
69	10100010
70	01100010
71	11100010
72	00010010
73	10010010
74	01010010
75	11010010
76	00110010
77	10110010
78	01110010
79	11110010
80	00001010
81	10001010
82	01001010



1. 自動辨識攝影機模組

 本公司所生產的高速球型攝影機組可自動辨識 SONY、HITACHI、SANYO、 SAMSUNG、LG、CNB、CANON 以及部分國產攝影機模組,如有特殊需求 可接受訂製其他通訊協議(其它機芯模組需提供機芯通訊協議)。

2. 内建數位解碼器功能

- 採用高性能32位元ARM設計,性能穩定内部設定資料具備斷電記憶功能
- 精密步進馬達驅動,運轉平穩、反應靈敏,定位準確
- 無段變速,連續360°水平旋轉,垂直180°機械式自動翻轉,監視無盲點
- 自動辨識PELCO D/P 通訊協議
- 自動識別串列傳輸速率2400bps、4800bps、9600bps
- 群播位址255與無效位址O,操作更為方便
- 軟體位址、協定、串列傳輸速率可修改功能,調試簡便
- 最高可設定128組預設點
- 可設定5組程式編輯巡弋群組功能,每組巡弋群組可編輯16個預設點
- 可編輯各種不同速度自動掃描功能
- 巡弋速度可調整,可設定閒置時間執行作業命令
- 内建 1 組記憶掃描功能
- 採用PWM紅外線投射器調光功能
- 採用RS485匯流排控制

3.内建數位模組式攝影機

- 高靈敏度、高解析度的一體型數位式攝影機
- 自動對焦、自動光圈、自動亮度控制、自動白平衡等功能
- 自動彩色/黑白影像切換、自動逆光補償、自動慢快門



本章簡單介紹高速球型攝影機組的主要功能,未涉及具體的操作方法

1. 手動操作目標追蹤

使用者可以透過操作鍵盤上的搖桿操作迴轉台移動角度的上下左右,可以用來追蹤 移動目標或轉移監控影像角度,另外可透過調整焦距來改變視角的大小

2. 焦距及移動速度自動匹配

採用手動調整時,對焦距較長的情況,機組高速的反應使得輕微觸動搖桿可能使畫 面迅速移動,因而造成目標遺失。基於便利性設計,本機組攝影機可根據焦距的遠 近自動調整迴轉台水平和垂直移動速度,使手動追蹤目標操作更為簡便易行

3.自動翻轉

使用者操作機組垂直向下方向,達到位置後若仍壓住搖桿,此時迴轉台會自動水平 旋轉180°,可直接觀看到背面的景物連續監視

4. 設定及開啓預設點

預設點功能是將機組當前狀態下(迴轉台的角度和攝影機鏡頭焦距等位置參數)儲存到 記憶體中,當開啓預設點時可以迅速移動到記憶中的迴轉台角度位置及鏡頭的焦距位 置

24 ·

333-

自動巡弋是該機組攝影機内置的一部分功能,可透過預先編輯設定,將某些預設點按需 要的順序編排到白動巡弋序列中,只需一個外部命令就可讓機組白動按設定的預設點順 序以規則順序及設定的時間往復不停地移動

6. 白動掃描

可以達到機組在360°範圍慢速或快速等,4組不同速度的水平自動往復掃描

7. 左右邊界點掃描

诱渦機組功能表設定邊界點掃描的左邊界和右邊界,再啓動邊界掃描就可以執行攝影機 在起點、終點之間以當前移動的速度水平自動往復掃描。

8. 間置時間動作

閒置時間動作功能是操作人員在一段時間内沒有操作機組時,機組白動執行使用者預先 設置的某一個執行動作。閒置時間等候時間(3-254秒)、啓用或關閉可設定

9. 記憶路徑掃描

可設置1組可連續記録操作者5分鐘内對機組迴轉台及攝影機的操作路徑

10. 智慧紅外線調整功能

可以透過指令來調節紅外線投射器的強度及照射角度,使紅外線補光與攝影機鏡頭變焦 及環境變化達到同步

11. 光學鏡頭操作

a、可變焦聚:

使用者透過控制鍵盤調整焦距的遠近,得到所需的廣角畫面或是拉近的影像畫面

b、對焦操作: 系統出廠預設值為自動對焦,當鏡頭變焦時攝影機會以畫面的中心點自動對焦

※ 注意:攝影機在下列情況下將不能對監控目標白動對焦

- 標的物體不在畫面中心或目標移動太快
- 同時監看遠處和近處曰標時,無法同時前後曰標影像均清晰
- 目標為強光物體,如聚光燈等發光物體時
- 目標太黑光線不足的環境
- c、光圈控制:

系統出廠預設值為自動光圈,透過自動感測周圍環境光線變化,可快速調整使 輸出的影像亮度更為穩定及清晰

6

4. 系統連接操作異常的問題:

 施工時經常遇到通訊電纜(RS485)採用星狀連結方式,此時終端電阳心須連接 在線路距離最遠的兩個設備上(如下圖中B與D設備),但是由於該連接方式並不 符合RS485工業標準的使用要求,因此在各設備線路距離較遠時,容易產生訊號 反射及通訊干擾等問題,導致控制訊號不穩定。

異常狀況為機組不受控制或控制時斷斷續續或自行運轉無法停止,對於這種情況 建議採用RS485分配器,可以有效地將星形連結轉換為符合RS485工業標準所 規定的連接方式,從而避免產牛操作不穩定的問題。





5. 建議使用電纜 (1). 12V 電纜線距離和線材需求:

電源線線徑	0.5mm2(20#)	1.0mm2(18#)	1.5mm2(16#)	2.5mm2(14#)
室内機組72W電源	25m(94ft)	45m(150ft)	70m(238ft)	110m(380ft)
室外機組72W電源	10m(37ft)	18m(60ft)	28m(95ft)	45m(152ft)

(2). 視頻電纜的一般需求:

視頻電纜型號	最遠傳輸距離	視頻電纜型號	最遠傳輸距離
75-5	約370公尺	75-2	約150公尺
75-7	約500公尺	75-3	約200公尺
75-9	約600公尺	75-4	約270公尺

註:同型號的視頻電纜會因生產廠商的不同而有所區別,上表所示一般視頻電纜的傳輸參考距離

第十章 Rs485匯流排說明

1. RS485匯流排特性:

 • 根據RS485工業匯流排標準,RS485工業匯流排為特性120Ω的半雙工通訊匯流排, 其最大負載功能因不同的介面元件為32-128個有效負載(包括主控設備與被控設備)

2. 通訊傳輸距離

>>>-

 ・ 當使用0.56mm(24AWG)雙絞線作為通訊電纜時,根據串列傳輸速率的不同,最大 傳輸距離理論値如下表

通訊速率	最遠距離	通訊速率	最遠距離
2400BPS	1800公尺	4800BPS	1200公尺
9600BPS	800公尺	19200BPS	600公尺

 當使用較細的通訊電纜,在電磁波干擾較強的環境使用本產品或者匯流排上連接有 較多的設備時,最大傳輸距離相應縮短,反之,最大距離加長

3. 連接方式與終端電阻:

• Rs485工業匯流排標準要求各設備之間採用菊錬式連接方式,兩端必須連接120Ω 終端電阻:如下圖(39)

簡化連接可採用圖(40),但"D"段距離不得超過7公尺





22

主观者	設備相節
P EI -	EX 11 /76 FC

紅外線投射距離	80公尺/100公尺等多種距離可選配(適用紅外機組)
紅外線控制模式	夜間根據攝影機焦距自動切換遠近光燈(適用紅外機組)
使用電源	AC24V 60Hz/50Hz
消耗功率	15W(不含加熱器)紅外線啓動50W(不含加熱器)
同步方式	内同步
視頻輸出	1.0Vp-p
對焦、光圈	自動
迴轉台移動速度	使用者可以設定迴轉台移動速度
攝影機	支援目前市售多款攝影機模組
預設點	128組預設點(不含功能命令預設點)
巡弋掃描 可設定5個群組每個群組可編輯16個預設點	
閒置時間動作	3~254秒可設定
開機作業可設定機組開機後所要執行的動作命令	
自動追蹤(選配) 可設置多場景(選配)	
自動掃描	掃描速度可設定
左右邊界掃描	359度左右邊界點可設定
迴轉台速度與鏡頭自動匹配	迴轉台控制速度可根據焦距的長短自動調節
自動翻轉功能	開啓/關閉
水平移動範圍	360°連續旋轉
水平手動移動速度(可選擇)	0.01°~350°/秒
垂直移動範圍	垂直90°機械式自動翻轉
垂直手動移動速度(可選擇)	0.01°~250°/秒
操作介面	RS485匯流排介面
通訊協議	PELCO-D/P 自動辨識
通訊速率	2400/4800/9600bps自動辨識
位址編碼	指撥開關設定及透過快捷命令設定
環境溫度	室内機組:-10℃~+50℃ 室外機組: -40℃~+55℃

第五章 安裝前準備

1. 基本要求

333

- 所有的電氣施作都必須遵守當地最新的電氣法規、防火法規以及有關法規
- 根據裝箱清單檢查所有隨機附件是否齊全,若有缺件請與供應商聯絡
- 確認該機組的應用場所和安裝方式與所要安裝的設備相符合

2. 檢查安裝空間及安裝地點的環境

- 確認安裝位置可容納本機組及其安裝結構足夠的空間
- 確認安裝機組的天花板、牆壁、支架具有足夠支撐機組安裝結構總重量的承載量

3. 設定位址開關

 根據機組位址指撥開關設定表(詳閱第24頁)設定好所需要的位址碼,通訊協議、 串列傳輸速率為自動辨識,另可透過快捷鍵設定(詳閱第13頁通訊設定)

4. 請保存機組的包裝箱

拆開機組包裝後,請妥善保存好機組的原包裝箱,以便爾後維護時可採用原包裝箱將 機組包裝好,寄回供應商處理

※ 註:非原包裝材料可能導致運輸途中的意外損壞

第六章 安裝方式

A. 高速球型攝影機組通常有以下三種主要安裝方式:

① 嵌入式安裝 ② 吸頂式安裝 ③ 支架式安裝

B. 支架式安裝根據安裝方式通常有以下3種方式:

① 壁掛式 ② 立柱式 ③ 垂吊式

支架式的安裝機組可用於室内及室外環境,室外機組是在室内機組的上罩增加了一層遮 陽罩,室外機組的防水防塵 IP 標準為 IP66

1. 嵌入式機組安裝:



安裝方式:

嵌入式機組安裝適用於室内天花板環境,圖1維安裝完成後的圖示。 (1) 木質天花板結構或輕鋼架天花板需離水泥頂屋板至少20公分 的距離空間。

(2)天花板的厚度(木板或稀酸鈣板)須至少有5~42mm厚度。



步驟8於天花板安裝位置開圓孔:

8

(1) 採用工具在機組安裝位置標記機組圓周的中心點,再以圓周 中心繪製一個與機組圓周大小相同的同心圓。
(2) 採用線鋸將同心圓的内部切除(圓周直徑以安裝機組的圓周 為主)。

第九章	簡易故障排除
-----	--------

故障現象	可能發生原因	維修對策	
送 電後 無 動 作 無影像	A. 電源正確連接。 B. 停電或變壓器故障。	 A. 檢查電源是否正確連接,檢查電源插座 是否正確插入變壓器。 B. 使用電錶量測電源接點是否供電正常。 	
通電有自檢有 影像,控制器 不能控制	 A. 機組指撥開關位指設置不 正確。 B. RS485正負極反接。 C. Rs485纜線斷線。 	 A.請參照操作手冊上指撥開關設置表,正 確設定機組位址編號。 B.正確修正控制電纜正負極性連接端子。 C.更新RS485控制電纜。 	
球機能控制但 操作時不順暢	 A. RS485纜線接觸不良。 B. RS485纜線其中有一蕊 斷線。 C. 主機與機組距離太遠。 D. 機組數量串連過多。 	A. 正確連接RS485纜線。 B. 更換RS485控制電纜。 C. 加裝120歐姆終端電阻。 D. 加裝RS485訊號分配器。	
畫面模糊	A. 對焦模式處於手動對焦 狀態。B. 透明視窗球罩髒汙。	 A. 進入操作設定選項內將攝影機鏡頭 對焦模式修改為自動對焦模式,或是 透過鍵盤對焦鍵微調焦距。 B. 清潔透明罩。 	
自檢不完成	電源功率不夠	更換符合要求的電源	
有視頻雜訊	機械故障	需檢修	
切換攝影機畫 面時會出現垂 直方向影像滾 動	攝影機電源相位不同	如果將幾個機組連接到同一台變壓器上, 在每個機組的電源上的連接方式要相同, 也就是說,變壓器一端的出線必須連接到 每個機組的相同側的接線端上	
	控制板接線端接反或斷開	檢查控制線端的接線,確保接線正確並接觸 良好	
目		參照說明書重新設置	

圖2

預設點編號	機組/攝影機操作内容		
64+34	開啓閒置時間功能		
64+35	·35 閒置時間功能開啓【開啓64+35號預設點+開啓預設點N,N為1-250 (N 代表時間秒)】		
001100			
64+36 閒置時間功能開啓【開啓64+36號預設點+開啓對應指令表中的預置點網			
	(預設點編號必須為對應有功能的預設點)出廠值為1號預設點]		
64+37 開啓迴轉台最高移動速度(開啓64+37號預設點+開啓X號預設點結束,其			
04:00	中 X 為1-100, X 表示機組最高速度的白分比)		
64+38	IR-CUI私外線模式功能關閉		
64+39	IR-CUI私外線模式式切能開啓		
64+40	設直光學鏡跟倍數遠近燈切換位直		
64+41	設直光學鏡頭倍數遠近燈全兒位直		
64+43+N+M	設置1-4組警報對應預設點功能,N代表1-4組警報編號,M代表警報時執行預設點		
64+44+1-4	設置警報輸入與輸出開與關,1警報輸入開/2關閉,3警報輸出開/4關閉		
	設置鏡頭拉近全當前位置對應的倍數關係,首先開啓64號預設點+開啓45號預		
64+45	設點+光學鏡頭調整到1倍+開啓預設點1+光學鏡頭調整到2倍+開啓預設點2…+光學		
	·		
64+46	删除鏡頭拉近富前位直對應的倍數關係,開啓(64J+(CALL)+(46J+(CALL)		
64+47	開啓雨刷(選配,適用有雨刷機種)		
64+48	> 閉閉肉刷(選配,適用有肉刷 微種)		
64+49	開啓攝影機倍率顯示(攝影機模組需支援該功能)		
64+50	關閉攝影機倍率顯示(攝影機模組需支援該功能)		
	攝影機通訊協議類型設直【開啓預設點64+51號預設點+開啓預設點N,N為1-10		
64+51	低火是SAMSUNG/SUNY/LG/HITACHI/LGE/SANYU/CNB/SAMSUNG2/SDM100		
	攝影機型號設直【開啓損設約04+52號損設約+開啓損設約N,日則N為1-9, 依次		
64+52	元 I:NULL/2:SUN1480/3:SUN1980/4:P15/5:R200W/0:RN130W/		
	6/+52+5。於設定攝影機刑號時,首先要設定攝影機協議後始可操作】		
	設定定時巡弋1 開降64+53+N+N,其中N為1-24,前面N為開始時間後面N為結		
64+53	束時間。例如設定8點到9點執行巡弋1,開啓64+53+8+9,關閉定時巡弋1,		
	開啓64+53+25】		
64+54	設定定時巡弋2【開啓64+54+N+N,其中N為1-24,前面為開始時間,後面N為		
04+04	結束時間		
64+55	設定定時巡弋3【開啓64+55+N+N,其中N為1-24,前面為開始時間,後面N為		
01100	結束時間		
64+56	設定定時巡弋4【開啓64+56+N+N,其中N為1-24,前面為開始時間,後面N為		
64+57	設 直 機 組 時 間 【 開 啓 64 + 57 + X + Y , 具 中 X 為 1 - 24 點 (24 點 對 應 0 點) , Y 為 1 - 60		
64±60	////00///理到應0///////////////////////////		
6/+61	あってを発見るため		
64+62+62	「「スロ」家に以た		
04+02+02	スタミコモストッダビー要求である。		

Intelligent Speed Dome Operation Manual

n an



地址碼

4 5

2

步驟b安裝嵌入式支架步驟:

(1)用手壓住崁入式的固定支架,將支架推入天花板 的圓孔内,直到固定支架完全到定點為止。 將三組固定架撐開並拴緊螺絲,確實將崁入式支 架固定於天花板上。

步驟 c 設置機組位址碼: 指撥開關 (1) 設置機組主機板上的指撥開關,用於設置機組

- 位址編碼。可參閱43頁【指撥開關設置表】 (2)透過功能設定選單(OSD)設置機組位址編碼。

6

圖5

旋轉







步驟了d 穿電線電纜:

可參閱20頁【通訊設置】

(1)將機組上的視頻纜線、電源線及控制纜線從 嵌入式支架圓周中心穿過(如圖五所示)

步驟 e 球機安裝:

(1)將機組底部三顆螺絲對應插入機組固定支架 上腰孔内(按圖示五方向旋轉入固定支架内), 確定機組三顆螺絲都旋緊固定於定位槽内。

(1) 天花板的厚度應足夠安裝膨脹螺釘(2) 天花板至少能承受機組結構的總重量

安裝方式:

吸頂式機組適用於室内環境的硬質天花板結構 (1)天花板的厚度可以使用膨脹螺絲。 (2)天花板的結構至少可以承受機組重量的4倍。

步驟 a 在天花板上開孔:

9

- (1)依據吸頂機組的支架圓周大小,在天花 板上畫好圓周,並將其圓周内開出圓孔。
- (2)在圓孔的邊緣依據吸頂式支架上的3個圓孔 位置使用膨脹螺絲固定(建議採用M6膨脹螺絲) 註:膨脹螺絲使用者需自備。

20 -



333







3. 壁掛式球機安裝:







步驟b 安裝吸頂座:

吸頂式球機的出線方式有兩種:

- 從吸頂座的中心孔出線
- 從吸頂座的側孔出線
- (1) 確定安裝位置和出線方式,以吸頂座為範本,在天花板 上定出打孔位,將固定支架的3個孔插入膨脹螺絲後用墊

步驟 c 設置球機位址碼:

(1) 設置機芯上的DIP開闢SW2 用於確定球機位址碼。參見 24頁[撥碼開關設置表]

(2) 如無SW**岁**關的請通過軟位址的方式設置。參見20頁[通

步驟d 穿電線電纜:

(1) 將球機上的視頻線、電源線和控制信號線從支架圓孔中

步驟 e 球機安裝:

(1) 將設置好的球芯底部的三顆螺絲對應插入頂裝支架的三 個腰形孔內,按圖9中所示方向旋入頂裝支架上。並確定

步驟 a 在牆壁上開孔: (1) 如圖10所示,以壁裝支架底面的安裝孔為範本,在牆壁上 畫出打孔位置,並打孔;

步驟 b 設置球機位址碼:

- (1) 設置機芯底部的DIP開關SW2,用於確定球機位址碼。參 見43頁[撥碼開關設置表]
- (2) 如無SW 關約請通過軟位址的方式設置。參見20頁 [通 訊設置操作部分]
- 步驟 c 安裝支架和球體:

10 -

- 將球機上的視頻線、電源線和控制信號線從壁裝支架空心 管中穿過;如圖11所示:
- (2) 將球機安裝在支架上;用3PC螺絲固定;
- (3) 用膨脹螺絲將安裝好的球機固定至牆壁。

Intelligent Speed Dome Operation Manual

6. 增設NVR低於64組預設點以下命令設定

操作方法:開啓64號預設點+開啓以下對應的預設點編號(所有的動作都是開啓預設點) 特別說明:如果進入命令後不在30秒内接著操作下一個命令,機組會自動退出設定工作 模式(記憶路徑掃描時間為5分鐘時間退出)

預設點編號	機組/攝影機操作内容
64+1	開啓巡弋1群組(對應1~16號預設點)
64+2	開啓巡弋2群組(對應17~32號預設點)
64+3	開啓巡弋3群組(對應33~48號預設點)
64+4	開啓巡弋4群組(對應49~63號預設點)
64+5	開啓巡弋5群組(對應65~80號預設點)
64+6	開啓巡弋速度【開啓64+6號預設點+開啓預設點N,N為1-100(N代表速度等級)
64+7	開啓巡弋停留時間【開啓64+7號預設點+開啓預設點N,N為1-250(N代表秒)】
64+8	開啓順時鐘方向自動掃描
64+9	開啓逆時鐘方向自動掃描
64+10	開啓往返自動掃描
64+11	設定自動掃描速度【開啓64+11號預設點+開啓預設點N,N為1-100(速度等級)】
64+13	關閉自動追蹤(選配,適用於自動追蹤機種)
64+14	開啓場景1自動追蹤(對應88號預設點位置)(選配,適用於自動追蹤機種)
64+15	開啓場景2自動追蹤(對應89號預設點位置)(選配,適用於自動追蹤機種)
64+16	開啓場景3自動追蹤(對應90號預設點位置)(選配,適用於自動追蹤機種)
64+17	開啓巡弋1追蹤(及固定的預設點位置1~16)(選配,適用於自動追蹤機種)
64+18	追蹤觸發靈敏度低(選配,適用於自動追蹤機種)
64+19	追蹤觸發靈敏度中(選配,適用於自動追蹤機種)
64+20	追蹤觸發靈敏度高(選配,適用於自動追蹤機種)
64+21	自動追蹤開啓時光學鏡頭變焦關閉(選配,適用於自動追蹤機種)
64+22	自動追蹤開啓時光學鏡頭變焦開啓(選配,適用於自動追蹤機種)
64+23	設定追蹤最大倍數【開啓64+23號預設點+開啓預設點N,N為1-11分別對應1(關) 2、4、6、8…20倍,例如設置12倍,開啓64+23+7】
04.04	設定追蹤變焦時間【開啓64+24號預設點+開啓預設點N,N為1-8分別對應
64+24	100ms、200ms…800ms,例如設定300ms,開啓64+24+3】
64+25	設定追蹤逾時時間【開啓64+25號預設點+開啓預設點N,N為5-100分別對應N秒
04.20	例如設置15秒,開啓64+25+15】
64:00	設定第1組定時追蹤【開啓64+26+N+N+M,其中N為1-24點(前面N為起始時間
04+20	· ′ 仮™何和米时间 / □™何□′ ′ ¥數子 · 衣尓场京□′ 311巡乀场京 · 例如設正8制到9 點場暑1追蹤 - 開放64+26+8+9+1。關閉筆1組定時追蹤 - 開放64+26+251
	設定第2組定時追蹤【開啓64+27+N+N+M,其中N為1-24點(前面N為起始時間
64+27	,後N為結束時間),M為1-4數字,表示場景1-3和巡弋場景,例如設定8點到9
	點場景1追蹤,開啓64+27+8+9+1。關閉第1組定時追蹤,開啓64+27+25】
64+28	設定第3組定時追蹤開啓64+28+N+N+M,方法同上
64+29	設定第4組定時追蹤開啓64+29+N+N+M,方法同上
64+31	
64+32	設定記憶路徑掃描: 開啓(64)+(CALL)+(32)+(CALL)+(操作)+(32)+(CALL)
64+33	网闭道直时间而行

19 -

4. 攝影機功能指令表

333

預設點編號	機組/攝影機操作内容	開啓預設點	設定預設點
109	開啓攝影機設定選單(攝影機模組需支援該功能)	¤	
109	關閉攝影機設定選單(攝影機模組需支援該功能)		¤
127	攝影機協議類型設定:(設定127號預設點+設定 1-9號預設點,其中1-9 對應SANSUNG/SONY/LG/ HITACHI/LGE/SANYO/CNB/SANSUNG2/SDM100)		¤
104	設定鏡頭拉近當前位置對應的倍數關係(詳閱15頁)		¤
104	刪除鏡頭拉近當前位置對應的倍數關係(詳閱15頁)	¤	
106	開啓機組送電時對攝影機初始化	¤	
106	關閉機組送電時對攝影機初始化		¤

5. 紅外線功能指令表

預設點編號	機組/攝影機操作内容	開啓預設點	設定預設點
101	使用者可任意設定近燈與遠燈的切換位置	¤	
102	使用者可任意設定近燈與遠燈全亮的切換位置	¤	
103	開啓 ICR功能	¤	
103	關閉 ICR功能		¤
133	設定紅外線(近)亮度跟鏡頭倍數關係(詳閱第15頁)		¤
134	設定紅外線(中)亮度跟鏡頭倍數關係(詳閱第15頁)		¤
135	設定紅外線(遠)亮度跟鏡頭倍數關係(詳閱第15頁)		¤
136	設定所有紅外線的最大亮度:【設定136號預設點+ 設定50-100號預設點,(其中50-100對應亮度為 最大亮度50%-100%)】		¤
137	設定紅外線敏感度:【設定137號預設點+設定36- 100號預設點,(其中36-100對應紅外線敏感度 値越低越容易切換到紅外模式)】		¤
128	設定風扇啓動溫度:(設定128號預設點+設定1- 80號預設點,1-80對應1-80度)		¤
129	關閉紅外線投射器與散熱風扇聯動的功能		¤
129	紅外線投射器與散熱風扇聯動開啓(同步開啓)	¤	

18

Intelligent Speed Dome Operation Manual

電源輸入

BNC

_M4 螺釘

─防水膠布 一上罩

連接座

視標論出



812

圖13

壁掛支架

柱狀附件

4. 立柱式球機的安裝:

上海

」 連接層

M4螺釘

方水服布

不識鋼



註:若機組用於室外環境,請自行密封防水。

步驟 a 安裝支架和球體:

- (1) 將球機上的視頻線、電源線和控制訊號線從壁掛支架空心管中穿過:
- (2) 將球機安裝在支架上:用3組螺絲固定
- (3)將電線電纜穿過柱狀附件,並將壁掛支架固定到柱狀附件上(如圖13所示)
- 註:若球機用於室外環境請自行密封防水
- ① 在上罩連接座的螺紋處纏繞足夠的防水膠帶後再將 上罩旋緊到壁掛支架
- ② 在壁掛支架與牆壁的貼合面、出線孔、壁掛支架與上 罩的連接位置施打矽膠密封防水

步驟 b 設置球機位址碼:

- (1) 設定機組的指撥開關SW,用於確定機組位址碼。詳閱 24頁(指撥開關設置表)
- (2) 如無SW開關的請過快捷鍵位址的方式設置。詳閱第13 頁(通訊設定操作部分)

步驟 ○ 安裝柱裝附件:

(1) 如圖14所示,將固定好機組和支架的柱裝附件用不鏽鋼帶將 柱裝附件固定到柱狀結構上。

5. 垂吊式球機的安裝:

圖14



步驟 a 在天花板頂開孔:

11

 (1) 以垂吊底座的安裝孔為範本,在天花板上畫出開孔位置, 如圖15:並開孔裝入膨脹螺絲。

Ver2.5



圖16

圖17

防水膠布

步驟 b 設置球機位址碼:

(1) 設置機組指撥開關SW,用於確定機組位址碼。詳閱第24頁 (撥碼開關設置表)

(2) 如無SW指撥開關的請透過快捷命令位址的方式設置。詳見第 13頁(通訊設置操作部分)

步驟 c 安裝支架與球體

 (1) 將球機上的電源線、視頻訊號線及控制電纜從垂吊架心的部分 穿過並將機組和垂吊支架旋轉固定
 (2) 將電源線、視頻訊號線及控制電纜從垂吊底座中心的位置穿

> 過垂吊連接座的底部側面凹口處密封槽再將垂吊支架旋轉 固定:如圖16

(3) 將安裝好的機組固定到天花板上

註: 若機組用於室外環境,在垂吊底座與天花板的貼合面、出線孔周圍施打矽膠來密封防水。 在垂吊支架上端的螺紋處纏繞足夠的防水膠帶後再將垂吊架 旋緊到垂吊底座。 如圖17:在垂吊架連接套與垂吊架的連介面周圍施打矽膠 來密封防水。

6. 機組系統連接

なき問題



Intelligent Speed Dome Operation Manual

Ver2.5

2. 機組操作指令表

預設點編號	機組/攝影機操作内容	開啓預設點	設定預設點
91	快捷命令設置機組位址		¤
92	清除軟體位址(從軟體位址、協定、傳輸速率 切換到硬體位址設置和自動辨識協議、速率)	¤	
91	開啓通訊協議自動辨識	¤	
92	關閉通訊協議自動辨識(重新開機後恢復自動辨識)		¤
93	恢復出廠値	¤	
93	刪除所有預設點		¤
94	迴轉台重新校正	¤	
107	開啓自動翻轉功能	¤	
107	關閉自動翻轉功能		¤
108	開啓迴轉台速度/鏡頭變焦自動匹配功能	¤	
108	關閉迴轉台速度/鏡頭變焦自動匹配功能		¤
143	設定迴轉台速度減慢2倍對應的鏡頭倍數大小		¤
144	設定迴轉台速度減慢4倍對應的鏡頭倍數大小		¤
145	設定迴轉台速度減慢8倍對應的鏡頭倍數大小		¤
132	設置迴轉台最高移動速度(詳閱第13頁)		¤
135	設置PAL視頻格式(攝影機模組需支援該功能)	¤	
136	設置NTSC視頻格式(攝影機模組需支援該功能)	¤	
138	開啓警報功能(選配)		¤
138	關閉警報功能(選配)	¤	
139	開啓警報輸出(選配)		¤
139	關閉警報輸出(選配)	¤	

3. 追蹤功能指令表(適用於自動追蹤機組)

預設點編號	機組/攝影機操作内容	開啓預設點	設定預設點
96	關閉追蹤功能		¤
97	開啓場景1追蹤對應88號預設點	¤	
98	開啓場景2追蹤對應89號預設點	¤	
99	開啓場景3追蹤對應90號預設點	¤	
100	開啓場景4追蹤對應巡弋1群組(1~16預設點)	¤	
97	設定追蹤觸發靈敏度低		¤
98	設定追蹤觸發靈敏度中		¤
99	設定追蹤觸發靈敏度高		¤
100	關閉自動追蹤鏡頭變焦聚功能		¤
101	開啓自動追蹤鏡頭變焦聚功能		¤

n h

第八章 操作快捷命令指令表

1. 機組功能指令表

333

说明:¤ 符号表示该项功能有效

預設點編號	機組/攝影機操作内容	開啓預設點	設定預設點
110	設定左邊界		¤
111	設定右邊界		¤
112	開啓左右邊界掃描功能	¤	
112	儲存左右邊界掃描路徑		¤
110	設定左右邊界掃描速度(設定方式詳閱14頁)	¤	
115	開啓第一組巡弋掃描(1~16號預設點)	¤	
116	開啓第二組巡弋掃描(17~32號預設點)	¤	
117	開啓第三組巡弋掃描(33~48號預設點)	¤	
118	開啓第四組巡弋掃描(49~63號預設點)	¤	
119	開啓第五組巡弋掃描(65~80號預設點)	¤	
115	設定巡弋速度(設定方式詳閱第14頁)		¤
116	設定巡弋點對點停滯時間(設定方式詳閱第14頁)		¤
120	開啓水平360度順時鐘方向自動掃描	¤	
121	開啓水平360度逆時鐘方向自動掃描	¤	
122	開啓水平360度往復自動掃描功能	¤	
120	設定自動掃描速度(設置方式請詳閱第13頁)		¤
124	閒置時間功能開啓	¤	
124	閒置時間功能關閉		¤
125	閒置時間動作設定(詳閱第14頁)	¤	
125	閒置時間功能啓動時間設定(詳閱第14頁)		¤
126	開機動作指令設定(詳閱第14頁)		¤
130	開啓記憶路徑掃描功能	¤	
134	設定記憶路徑掃描路徑(詳閱第14頁)	¤	

第七章 機組功能操作說明 本章主要描述高速球型攝影機組的主要功能和本公司控制設備通用操作說明,未涉及到其它

本草主委抽処高速体型攝影機起的主要功能和本公司在前設備通用操作說明,未必及到其它 公司控制設備具體的操作方法,由於不同控制設備的操作方法不盡相同,一般應以控制設備 製造商的操作手冊為準,某些情況下會有些特殊的操作方法,請與經銷商聯繫取得資訊

1.通訊設定(出廠値為PELCO-D)

A. 協議/速率: 機組協議及串列傳輸速率為自動辨識(PELCO-D/P/HK/DH,2400bps, 4800bps,9600bps)自動辨識分為兩種狀態:

第一: 只限開機時自動識別,識別完後固定,下次要修改協議和串列傳輸速率須重 新啓動系統(出場預設値)

第二:任何時段都為自動識別

開啓91號預設點: 通訊協議與串列傳輸速率任何時段均為自動辨識

設定92號預設點:通訊協議與串列傳輸速率只限開機自動辨識

B. 地址開關設定: (出廠值為指撥開關地址)

球機軟體位址設定:透過設定91+開啓N(N為1-255)須在操作狀態下操作始可生效 刪除軟體位址方法:開啓92(從軟體位址直接切換到硬體指撥開關設定位址)

2. 設定迴轉台最高速度(請盡量依據出廠設定値)

可以根據使用者需求自訂迴轉台速度(即設定132號預設點+設定X號預設點結束,其中 X為1-100,表示機組最大速度的百分比)(132)+(PRESET)+(N)+(PRESET)

3. 操作機組上下左右移動

可以透過鍵盤上的搖桿手動操作機組的上下左右的移動,搖桿的移動控制著機組方向, 當搖桿向右移動時,機組也向右移動,搖桿向左、上、下、等各個方向移動時,機組 移動方向與搖桿相同

4. 預設點設定

(N)+(PRESET) N是預設點編號,可設定1-255的數字(可操作功能預置點除外)

5. 開啓預設點(必須先設置相對應的預設點編號)

(N)+(CALL) N是預設點編號,可選1-255的數字(功能預設點除外),開啓後攝影機 立即移動到預設的位置,鏡頭的焦距、光圈預置參數,也會一起被設定

6. 刪除預設點

〔N]+(CALL)+(CLEAR) 輸入要刪除預設點N,按CALL鍵再按CLEAR鍵

7. 删除全部預設點

93+(PRESET) 設定93號預設點可刪除所有預設點

8. 自動掃描

(120)+(CALL)開啓120預設點水平360度順時鐘自動掃描 (121)+(CALL)開啓121預設點水平360度逆時鐘自動掃描 (122)+(CALL)開啓122預設點水平360度往返自動掃描 修改自動掃描速度:(120)+(PRESET)+(N)+(PRESET)設定120號預設點+設定預 設點N,N為1-100(N代表速度等級)預設每秒10度

9. 編輯巡弋群組

(115)+(CALL)開啓第一組巡弋1-16號預設點掃描
(116)+(CALL)開啓第三組巡弋17-32號預設點掃描
(117)+(CALL)開啓第三組巡弋33-48號預設點掃描
(118)+(CALL)開啓第四組巡弋49-64號預設點掃描
(119)+(CALL)開啓第五組巡弋65-80號預設點掃描
修改巡弋速度:設定115號預設點+設定預設點N,N為1-100(N代表速度等級)
修改巡弋停滯時間:設定116號預設點+設定預設點N,N為1-250(N代表時間秒)

10. 左右邊界掃描設定

333-

用戶可以在水平移動範圍設定左,右邊界點,使機組在設定的水平範圍內來回掃描 設定110號預設點(110)+(PRESET):左邊界,操作機組開始移動 設定111號預設點(111)+(PRESET):右邊界,操作機組回轉30度 開啓112號預設點(112)+(CALL):開啓左右水平邊界掃描 設定112號預設點(112)+(PRESET):儲存左右邊界掃描參數設定 修改左右邊界掃描速度:(110)+(CALL)+(N)開啓110號預設點+開啓預設點N,N為 1-100(代表速度等級)出廠値每秒10度

11. 閒置時間功能設定

〔124〕+〔CALL〕 開啓124號預設點:閒置時間功能開啓

(124)+(PRESET) 設置124號預置位:空閒動作關

(125)+(CALL)+(N)+(CALL)(N代表對應功能的預置點號)

閒置時間作設定:開啓125號預設點+開啓相對應指令表中的預設點編號(預設點必須 為對應有功能的預設點編號)出廠值為1號預設點

(125)+(PRESET)+(N)+(PRESET)(N代表時間秒)

閒置時間功能啓動時間設定:設定125號預設點+設定預設點N,N為1-250(N代表時間秒)

12. 開機動作設定: (126)+(PRESET)+(N)+(PRESET)(功能表中對應功能編號)

設定126號預設點+設定對應《機組功能指令表》中的預設點編號(預設點編號必須 為對應有操作功能)

13. 設定記憶路徑掃描功能(134)+(CALL)+(操作動作)+(134)+(CALL)

該命令是設定記憶路徑掃描功能,使用者透過開啓134號預設點進入記憶路徑模式, 使用者根據需要移動迴轉台和鏡頭,機組自動記錄儲存到機組記憶體中,記錄需要 終止時再次開啓134預設點機組自動儲存退出

開啓記憶路徑掃描功能:開啓130號預設點

14. 攝影機模組類型設定(出廠為自動辨識)

使用者可以根據實際需求自訂攝影機類型(127)+(PRESET)+(1-9)+(PRESET) 設定127號預設點+設定1-9號預設點,其中預設點1-9對應SANSUNG/SONY/LG/ HITACHI/LGE/SANYO/CNB/SANSUNG2/SDM100)

15. 恢復出廠設定値

開啓93號預設點可刪除所有配置參數(此操作將會使使用者設定的資料全部刪除)

16. 光學鏡頭放大倍率設置(出廠値為SONY480)

在啓用紅外線調光功能時,為了得到最佳效果,請對所配置的攝影機鏡頭放大倍 數率與機組倍數匹配,設置方法如下: (104)+(PRESET)+(1倍)(1)+(PRESET)+(2倍)(2)+(PRESET)…(20倍)(20) +(PRESET)+(104)+(PRESET) 設定104號預設點+攝影機鏡頭移動到1倍+設定預設點1+攝影機鏡頭移動到2倍+設定預設點2…+攝 影機鏡頭移動到20倍+設定預設點20+設定104預設點結束(最多可設置44倍)

14

開啓104號預設點(104)+(CALL):刪除鏡頭放大當前位置對應的倍率關係

17. 追蹤設定(僅適用於自動追蹤機組)

 在追蹤變集功能開啓時,為了得到最佳效果,請對所配置攝影機依據上節敘述進行設置 設定96預設點:關閉追蹤功能 設定97預設點:設定追蹤靈敏度低 設定98預設點:設定追蹤靈敏度中 設定99預設點:設定追蹤靈敏度高 設定100項設點:追蹤鏡頭變焦關閉 設定101預設點:追蹤鏡頭變焦開啓 開啓97預設點:開啓場景1追蹤對應的88號預設點(追蹤完成後回到88號預設點上) 開啓98預設點:開啓場景2追蹤對應的89預設點(跟蹤完成後回到89號預置位上) 調用99預置位: 啓動場景3跟蹤對應的預置位90(跟蹤完成後回到90號預置位上) 調用100預置位: 啓動巡航場景跟蹤對應第1組巡航1-16號預置位 設定追蹤最大倍數: 開啓64+23號預設點+開啓預設點N,N為1-11分別對應1(關)、2、4 、6、8、10…20倍,例如設定12倍,開啓64+23+7 設定追蹤變焦時間: 開啓64+24號預設點+開啓預設點N,N為1-8分別對應100ms、 200ms…800ms,例如設定300ms,開啟64+24+3 設定追蹤延遲時間:開路64+25號預設點+開啓預設點N.N為5-100秒分別對應N秒, 例如設定15秒, 開啓64+25+15 設定第1組定時追蹤: 開啓64+26+N+N+M,其中N為1-24點(前者N為起始時間,後 者N為結束時間),M為1-4數字,表示場景1-3和巡弋場景,例 如設定8點到9點執行場景1追蹤,開啓64+26+8+9+1,關閉 第1組定時追蹤,開啓64+26+25 設定第2組定時追蹤: 開啓64+27+N+N+M, 方法同上, 關閉追蹤開啓64+27+25

設定第3組定時追蹤:開啓64+28+N+N+M,方法同上,關閉追蹤開啓64+28+25

18. 紅外線投射器設定(僅適用於紅外線機種)

<紅外線功率設定>

A. 設定紅外線近燈亮度與攝影機鏡頭倍數參數

(133)+(PRESET)+(N)+(PRESET)(1倍)…(N)+(PRESET)(20倍)+(133)+(PRESET) 設定133號預設點+設定1倍時亮度値N+設定2倍時亮度値N…+設定20倍時亮度値N+設定 133號預設點結束,(其中N分別為1、10、20、30、40、50、60、70、80、90、100, 共11個級別,設定1號預設點紅外線關閉,設定10號預設點亮度為10%、設定20號預設點 亮度為20%…設定100號預設點亮度為100%)

B. 設定紅外線中距離亮度與攝影機鏡頭倍數參數:

(134)+(PRESET)+(N)+(PRESET)(1倍)…(N)+(PRESET)(20倍)+(134)+(PRESET) 設置134號預設點+設置1倍時亮度値N+設置2倍時亮度値N...設定方式與上項(A)描述相同

C. 設定紅外線遠距離亮度與攝影機鏡頭倍數參數:

(135)+(PRESET)+(N)+(PRESET)(1倍)…(N)+(PRESET)(20倍)+(135)+(PRESET) 設置134號預置位+設置1倍時亮度値N+設置2倍時亮度値N...設定方式與上項(A)描述相同

設定紅外線全量最大亮度: 【設置136號預置位+設置50-100號預置位,(其中50-100對應亮度 為最大亮度50%-100%)】

設定紅外線感應靈敏度: 【設置137號預置位+設置36-100號預置位,(其中36-100對應紅外 敏感度值越低越容易切換到紅外模式)】

開啓101預設點:使用者可任意設定近光燈與遠光燈切換位置(變焦距至需要的倍數 後開啓101與設點)

開啓102預設點:使用者可任意設定近光燈與近遠全亮切換位置(變焦至需要的倍數 後開啓102預設點)

開啓103預設點:IR-CUT/開啓

設定103預設點:IR-CUT/關閉

an-