

人形警戒球预置点说明

一、功能概述

- 4 路预置位巡航
- 1 路轨迹扫描
- 1 路区域扫描
- 1 路水平扫描
- 支持上电动作
- 支持空闲动作
- 支持 3D 定位
- 支持区域入侵+人形检测+跟踪+声光报警
- 支持越界侦测+人形检测+跟踪+声光报警

二、特殊预置点设置

单个预置位跟踪功能：在区域入侵或者越界侦测功能启用的前提下，设置 53 号预置位，然后调用 53 号预置位，即可启动单个预置位跟踪功能（备注：区域入侵默认已经是启用状态）

多个预置位巡航跟踪功能：在区域入侵或者越界侦测功能启用的前提下，分别设置 54--58 号预置位作为跟踪点，然后调用 54 号预置位即可启动巡航跟踪。（备注：区域入侵默认已经是启用状态）

区域扫描：第一种方法：设置 81 号预置位为左边界，设置 82 号预置位为右边界，调用 82 号预置位启动区域扫描

第二种方法：设置 47 号预置位为左边界，设置 48 号预置位为右边界，调用 48 号预置位启动区域扫描

调用 80 号预置位，在当前位置直接启动跟踪，跟踪结束后停在结束跟踪的位置，直到检测到有人形，再进行第二次跟踪

调用 81 号预置位，云台和机芯重新自检

调用 83 号预置位 清除所有预置点

轨迹扫描：第一步：输入 84 号预置位，点击设置按钮，进入轨迹扫描的记录状态，并把当前位置记录为轨迹的起点位置

第二步：控制云台转动或者变倍，云台会自动记录每一步操作停止后的位置（最多记录 31 个位置）

第三步：再次点击设置预置位按钮，退出轨迹扫描的记录状态

（备注：点击光圈+或者调用按钮，同样可以退出记录状态）

第四步：调用 84 号预置位，启动轨迹扫描

- | | |
|---------------------------|--------------|
| 预置位巡航：调用 88 号预置位启动预置点巡航 1 | (1-10 号预置位) |
| 调用 89 号预置位启动预置点巡航 2 | (11-20 号预置位) |
| 调用 90 号预置位启动预置点巡航 3 | (21-30 号预置位) |
| 调用 91 号预置位启动预置点巡航 3 | (31-40 号预置位) |

备注：调用 51 号预置位同样可以启动预置位巡航 1

调用 92 号预置位（或者调用 50 号预置位），球机恢复出厂默认

调用 98 号预置位（或者调用 52 号预置位），启动 360 度水平扫描

调用 100 号预置位（或者调用 60 号预置位），手动开启暖光灯

调用 101 号预置位（或者调用 61 号预置位），手动关闭暖光灯

调用 102 号预置位（或者调用 62 号预置位），自动控制模式

调用 103 号预置位（或者调用 63 号预置位），开启全部暖光灯

调用 97+108 号预置位，机芯重新校准

调用 97+109 号预置位，镜头复位

调用 97+111 号预置位，让机芯在区域扫描和轨迹扫描过程中检测到人形时会上传告警和下发 3D 坐

标给球机，球机进行闪灯和跟踪

调用 97+112 号预置位，让机芯在区域扫描和轨迹扫描过程中检测到人形时不上传告警和下发 3D 坐标，球机不会闪灯和跟踪（默认状态）

调用 97+113 号预置位，开启闪光报警（默认开启）

调用 97+114 号预置位，关闭闪光报警

调用 97+115，设定聚焦模式为一次聚焦模式 KF

调用 97+116，设定聚焦模式为自动聚焦模式 AF（默认模式）

调用 97+122 号预置位，设定近灯的开灯亮度为高档亮度（默认）

调用 97+123 号预置位，设定近灯的开灯亮度为中档亮度

调用 97+124 号预置位，设定近灯的开灯亮度为低档亮度

调用 97+125---130 号预置位，分别设置人形跟踪时间为 15-40 秒（每档间隔 5 秒，默认 15 秒）

调用 97+131---135 号预置位，分别设置开灯值为 70---150（间隔 20，默认开灯值为 70）

调用 97+136---140 号预置位，分别设置关灯值为 30---70（间隔 10，默认关灯值为 40）

调用 97+141---146，分别设定显示倍数为 18X/20X/25X/30X/36X/40X

调用 97+180，把空闲动作设定为无

调用 97+181，把空闲动作设定成 360 度水平扫描

调用 97+182，把空闲动作设定成区域扫描（线扫）

调用 97+183，把空闲动作设定成到预置点 1

调用 97+184，把空闲动作设定成到预置点 8

调用 97+185，把空闲动作设定成预置点巡航 1

调用 97+186，把空闲动作设定成预置点巡航 2

调用 97+187，把空闲动作设定成预置点巡航 3

调用 97+188，把空闲动作设定成预置点巡航 4

调用 97+189，把空闲动作设定成轨迹扫描

调用 97+190，把空闲动作设定成到 53 号预置位跟踪

调用 97+191，把空闲动作设定成巡航跟踪

调用 97+160---169，把空闲时间设定成 15-24 秒（间隔 1 秒）

调用 97+170---179，把空闲时间设定成 30-75 秒（间隔 5 秒）

调用 97+200---215，把预置点巡航的停留时间设定成 10-85 秒（默认 10 秒，每档间隔 5 秒）

调用 97+225---229，把 360 度扫描、区域扫描、轨迹扫描的扫描速度设定成 1-5 档（由慢到快）

上电动作：断电记忆

空闲动作： 360 度水平扫描、区域扫描、到预置点 1、 到预置点 8 、 巡航 1-4、 轨迹扫描 53 号跟踪 巡航跟踪 无