

球机巡航设置操作指导

一、海康录像机上的配置指导

1. 模拟球机云台参数设置

如果是**模拟球机**，需要先填写球机云台参数，方法如下：

进入录像机主菜单—通道管理—云台配置，选择对应模拟球机通道，点击 485 配置。配置界面如图：根据您球机上的拨码填上对应通道的球机波特率、协议、地址位。点击确定，回到云台配置界面（海康模拟球机出厂默认波特率 2400，地址位 0，能自适应 Hikvision、Pelco-P、Pelco-D 协议）。

485配置	
波特率	2400
数据位	5
停止位	1
校验	无
流控	无
云台协议	HIKVISION
云台地址	1

云台地址有效范围：255~0

复制 确定 取消

注意：如果是网络球机不用设置以上信息，直接按下面步骤设置巡航。

2. 预置点及巡航设置

第一步：预置点设置

① 选择对应球机通道

- ② 使用云台方向键将图像旋转到需要设置预置点的位置
- ③ 在“预置点”框中，输入预置点号
- ④ 单击“设置”，完成单个预置点的设置。将球机转至其他点位，输入不同的预置点号，可设置多个预置点。



第二步：确认预置点是否设置成功

单击云台配置界面右下角的 PTZ，进入云台控制界面。选择对应的通道，再点击常规控制。



若设置成功了，调用预置点后，球机会转到您设置好的对应预置点。若不成功，则需要返回第一步重新设置预置点。

第三步：设置巡航

回到“主菜单 - 通道管理 - 云台配置”。选择巡航路径，单击“设置”，进入巡航设置的界面。

关键点 巡航路径由多个关键点构成：关键点 1-关键点 2-关键点 3.....关键点 N。对应的关键点可以选择之前设置好的预置点。

巡航时间：停留在该预置点的时间，数值越大，停留时间越长。

巡航速度：从一个点到另外一个点的运动速度等级，数值越大，转动越快。

设置好关键点对应的预置点，巡航时间与巡航速度，点击添加，然后开始设置下一个关键点信息，设置完成所有需要的关键点后，点击确定。



第四步：调用巡航

单击云台配置界面右下角的 PTZ，进入常规控制

- ① 选择巡航路径。
- ② 选择对应的巡航路径，点击调用巡航。



二、网页访问球机设置巡航

如果是网络球机，可以先网页访问球机 IP 设置预置点和巡航等再添加到录像机。

设置步骤如下：

1. 设置预置点

- ①选中要设置的预置点的数字，如预置点 1；
- ① 通过方向控制键转到需要设置的位置；
- ② 保存设置，设置成功预置点 1.
- ④ 点击调用图标，可测试预置点 1 是否设置成功。



2.设置巡航

- ①先点击预置点，分别设置预置点 2、3、4…；
- ②选择要设置的巡航路径，如巡航路径 1；
- ③点击设置，进入设置预置点。分别点击+把预置点 1、2、3…设置速度、时间。
点击确定退出设置。



速度：即从一个预置点转到到下一个预置点的速度，数值越大越快。

时间：即停留在该预置点的时间。

- ① 点击开始，即可按照设置的巡航路径 1 去转动；点击停止，即可停止巡航；
- ② 点击删除可以删除巡航路径 1 的设置信息。

