

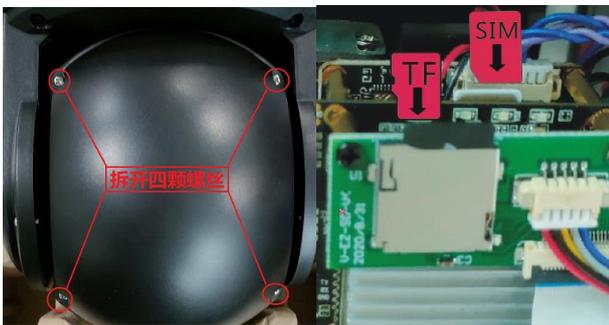
4G 高清网络球机 用户说明书

须知

本手册的内容适用于高清系列网络球机产品。手册内容仅供参考，产品请以实物为准。我们将不定期对手册进行更新，恕不另行通知。更新内容将直接编入新版说明书，本用户手册可能包含技术上的不准确或印刷方面的错误，真诚地希望您能把意见及时反馈给我们，在以后的版本中，我们会加以充实或改进。

快速配置（以 IE 为例）

1、4G 卡、TF 卡安装：拆下球体后盖四颗螺丝，把 4G sim 卡、TF 卡插入卡槽，插卡时注意方向，如下图：



注：卡插入完毕后，锁上球体后盖四颗螺丝。

2、设备搜索：安装设备搜索/IP 配置/升级工具，可获取到设备的 IP 地址，如下图：



3、IE 登陆：在 web 地址栏内输入所需要访问设备的 IP 地址（默认地址 192.168.8.100，注意访问电脑和设备 IP 地址需要在同一网段），打开登陆页面；（默认用户：admin / 密码：123456）如下图：



注：若是第一次登陆，请正确下载安装视频控件，否则无法浏览视频图像；（若控件无法正常启用，请添加信任站点，并启用所有 ActiveX 安全选项。）

4、视频预览：登陆后可看到该设备的视频图像，也可进入参数配置页面，对设备进行配置管理，如下图：

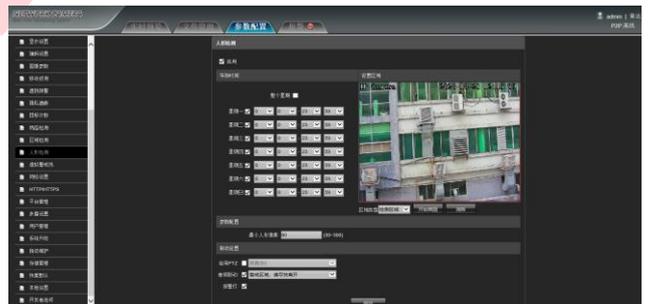


5、网络设置：进入参数配置，选择网络设置，可对网络参数进行相应设置，如下图：



注：如需 P2P 监控：IP 地址需跟路由器同一网段；默认网关：路由器 ip 地址；DNS：当地网络提供商的 DNS，可咨询网络提供商。（4G 球机默认使用 DHCP）

6、人形检测：进入参数配置，选择人形检测，可对人形检测时间、检测区域、音频联动、报警灯联动等参数进行相应设置，如下图：



7、P2P 远程监控：进入参数配置，选择二维码页面，然后使用 AIEye(云眼 AI)APP 进行扫码添加设备；（部分型号支持）



注：使用 P2P 功能，必须正确配置网络参数，确保 IPC 可以连通互联网。APP 使用详见“AIEye（云眼 AI）使用说明”。

特殊功能预置位说明

- 单个预置位跟踪功能：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。
- 多个预置位巡航跟踪功能：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。
- 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焦，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（**点击光圈+或者调用按钮，同样可以退出记录**）。
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）**备注：调用 51 号预置位同样可以启动预置位巡航 1。**
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 4（31-40 号预置位）。
- 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），手动开启红外灯。
- 调用 101 号预置位（或者调用 61 号预置位），手动关闭红外灯。
- 调用 102 号预置位（或者调用 62 号预置位），自动感应模式。
- 调用 103 号预置位（或者调用 63 号预置位），开启全部红外灯。
- 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有人形时会上传告警和下发 3D 坐标给球机，球机执行跟踪。
- 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有人形时不上传告警和下发 3D 坐标，球机不执行跟踪（默认状态）。
- 调用 97+125---130 号预置位，分别设置跟踪时间为 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 190---230（间隔 10，默认开灯值为 210）。
- 调用 97+136---140 号预置位，分别设置关灯值为 165---205（间隔 10，默认关灯值为 185）。
- 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）。
- 备注：空闲时间默认是 25 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，默认是 97+226 档）。
- 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。