

# Ai-C093

## 快速球攝影機 鍵盤控制器

操作手冊



**鍵盤控制器包裝內容:**

1. 鍵盤控制器	1 台
2. RJ45 線	1 條
3. RJ45 轉換盒	1 個
4. 操作手冊	1 本

**注意:**

- 使用產品前請先仔細閱讀本說明書
- 請勿將本產品至於下雨或潮濕的地方以避免短路或靜電傷害
- 關於本產品內部零件都是精密的電子零件請避免重壓。未經允許請勿自行拆開產品以避免損壞
- 本控制器乃整合 Pelco-D/P 協定，在使用前請先選擇正確協定或鮑率。

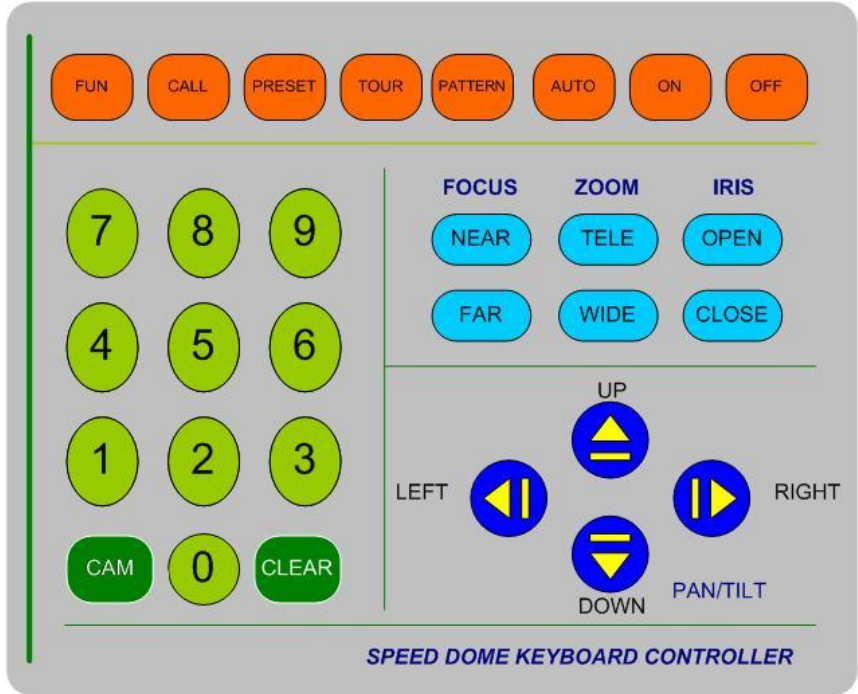
**I. 產品描述**

本控制鍵盤主要是使用在終端設備例如快速球型攝影機或解碼器等等。在鍵盤與接收端透過EIA/RS-485 介面, 1個鍵盤可以控制多達 32個 快速球型攝影機以及解碼器不用透過匯流排而且鍵盤與接收端最大傳輸距離可達 1.2 公里，而且本鍵盤在設定快速球型攝影機上也非常方便。本鍵盤控制器可以輕易控制終端設備做到像上下左右拉遠拉近等等功能。

### 主要功能介紹:

- 在快速球型攝影機或解碼器可設定0~255個位置範圍
- 使用者可以設定傳輸速率以及通訊協定
- 可以控制快速球型攝影機上所有的功能，例如攝影機上逆光補償的開或關
- 可控制快速球型攝影機以流暢的速度前進
- 能夠控制對應的水平與垂直馬達能夠在自動掃描時調整速度與位置
- 可在快速球型攝影機上設置或呼叫預設點與巡航軌跡，總共可以設置 255 個預設點與 6 條巡航軌跡。每個軌跡包含16個預設點，且每個點可以設定停留時間 以及呼叫速度。
- 可以手動與自動控制快速球型攝影機 以及透過攝影機選單變更對應攝影機的相關設定。
- 可手動控制攝影機焦距、縮放以及光圈
- 智能設定, 容易操作, 所有設定都可以透過鍵盤選單完成而不用重新啟動
- 預設出廠設定: 快速球型攝影機的位置都為1 以及鮑率為 Pelco-D/2400bps.

## II. 鍵盤面板



## III. 操作方式

當電源開啟時，鍵盤會自動進入待機狀態，當螢幕顯示A\*\*\* (\*\*\*) 表示最後一次關閉電源時球機的位置數字 或是預設球機的位置數字)。在這個模式下，使用者可以有以下的方式可以進行：

- (1) **a. 設定鮑率:** 在待機模式下，按住 **CLEAR** 鍵約2秒然後放開按鍵當螢幕顯示“B \*”時，接著在設定頁面輸入鮑率。數字 1 表示 2400bps, 2 表示 4800bps 以及 3 表示 9600bps。當設定完成，請按 **ON** 鍵儲存以及回到待機狀態(如下所示):

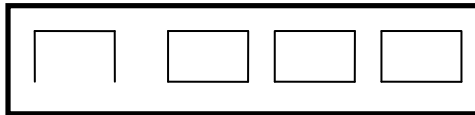


- b. **設定通訊協定:** 按住 CLEAR 鍵約2秒然後放開, 接著按 DOWN 鍵以進入設定通訊協定的介面 當螢幕畫面顯示 “A \*\*\*”(\* 是 1 或 2, 1 是 Pelco\_D 協定以及 2 是 Pelco\_P 協定)。當設定完成, 請按 ON 鍵儲存以及回到待機狀態(如下所示):



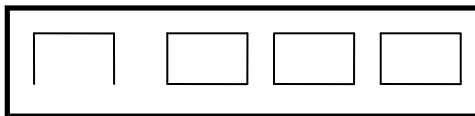
**(2) 設定快速球位址:**

在待機狀態下, 按數字鍵輸入 對應攝影機ID位置(如下所示), 按 CAM 鍵 以儲存目前球機的位址 或者按 CLEAR 鍵以返回待機模式



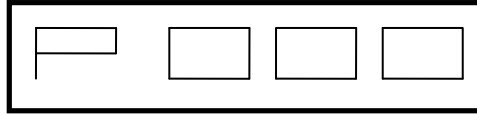
**(3) 設定手動水平與上下移動速度**

在待機模式下, 按數字鍵 (如下所示) 以及上下左右按鍵, 顯示的數字會被儲存 當作是球型攝影機的速度等級.全部:63等級(0 到 63, 超過63一樣還是被設為63)



**(4) 設定預設點 (PRESET+NO.+ON):**

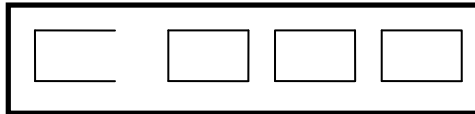
在待機模式下, 按 **PRESET** 鍵以輸入預設點  
設定介面(如下所示)



在這個狀態下, 輸入預設點數字, 按 **ON** 鍵以儲存, 或  
者按**CLEAR** 鍵以返回待機模式

**(5) 呼叫預設點(CALL+NO.+ON):**

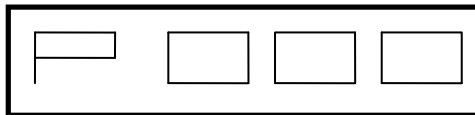
在待機模式下, 按 **CALL** 鍵以進入預設點介面 (如下所示).



在這個介面下, 輸入你要呼叫的預設點數字按 **ON** 鍵  
(或按 **CLEAR** 鍵)以返回待機模式

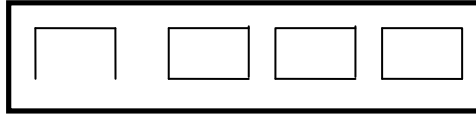
**(6) 刪除預設點(PRESET+ NO.+OFF):**

在待機模式下, 按 **PRESET** 鍵然後輸入要刪除的預設點, 在介面輸  
入預設點後(如下所示), 按 **OFF** 鍵刪除這個預設點, 或者 **CLEAR** 鍵  
以返回待機模式

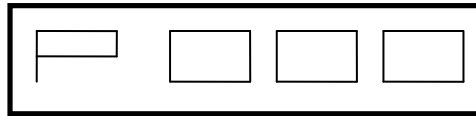


**(7) 設定巡航路徑(NO.+TOUR+ON):**

在待機模式下, 按 數字鍵以輸入路線數字 (如下所示)



在這個介面，先按 **TOUR** 及 **ON** 鍵，接著按 **DOWN** 鍵以輸入第 1 條路徑的參數設定，或者 **UP** 鍵以輸入 第 16 條路徑的參數設定。在按下 **DOWN** 鍵(如下所示)，使用者就可以設定預設點數字開始巡航。



當輸入完成，按 **DOWN** 鍵(如下所示) 輸入代表該巡航速度的數字 總共有 9 個數字等級可以選擇



當設置完成，按 **DOWN** 鍵 輸入該條巡航點停留時間(如下所示)，或 **UP** 鍵設定先前的參數



按下 **DOWN** 建設定下一個巡航點的參數或者按 **UP** 鍵設定先前的路線。當所有設定都完成後，按 **ON** 鍵儲存以及 返回待機頁面

**(8) 呼叫巡航追蹤 (TOUR+NO.+ON):**

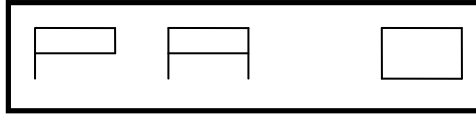
在待機模式下，按 **TOUR** 鍵 (如下所示)，





CLEAR/UP/DOWN/LEFT/RIGHT

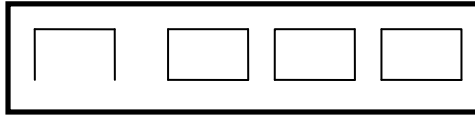
↓



(13) (NO.+PATTERN):

↓ □

□



(14) (AUTO+ON):

↓

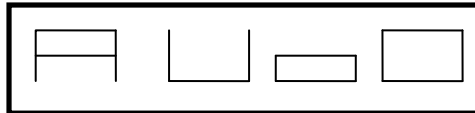
, AUTO (ON) ON

↓

↓

, CLEAR/UP/DOWN/LEFT/RIGHT

↓



(15) (AUTO+OFF):

↓

2872 OFF

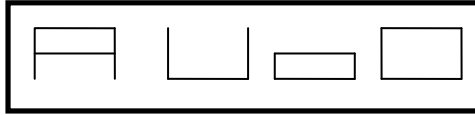
2 OFF

↓

↓

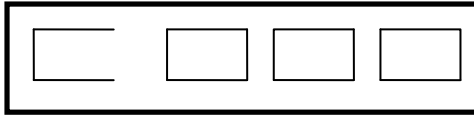
, □

□



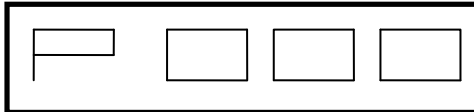
**(16) Run Auto-Pan scan (CALL+AUTO):**

In the standby mode, press CALL key (as shown below) then press AUTO key to enable the scan, or press CLEAR/UP DOWN/LEFT/RIGHT key return to the standby mode.



**(17) Stop Auto-Pan scan (PRESET+AUTO):**

In the standby mode, press PRESET key (as shown below) then press AUTO key to stop, or CLEAR/UP/DOWN/LEFT/ RIGHT key return to the standby mode.

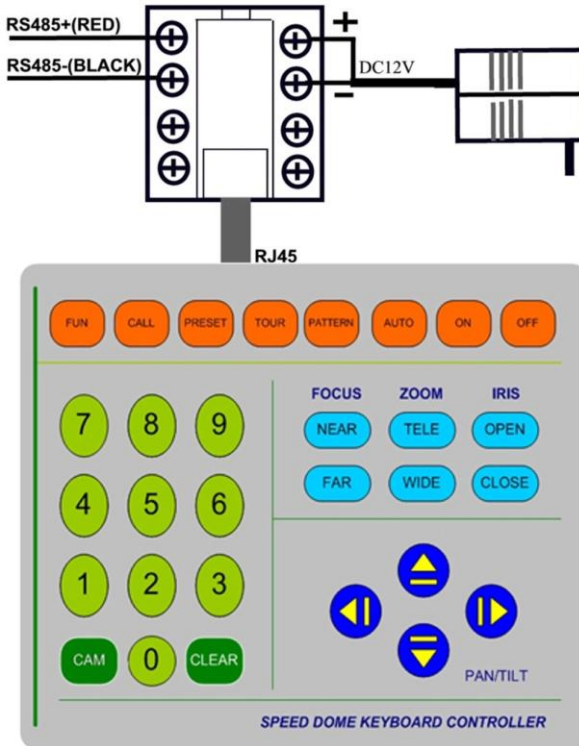


**(18) Restore Factory default setting(FUN+ON):**

In the standby mode, press FUN key (as shown below), then press ON key to restore, or press CLEAR/UP DOWN LEFT/RIGHT key return to the standby mode.



#### IV. Installation and Connection



#### V. Main Technical Parameters

- Communication method between dome camera and the keyboard: point-to-multipoint semiduplex communication
- Communication interface: RS-485
- Communication baud rate: 2400Bps, 4800Bps and 9600Bps
- Communication distance: max. 1200m
- Qty. of the controlled dome cameras: max. 32 units
- Power supply: DC12V/500 mA (DC9V/600mA)
- Dimensions: 65mm(H) × 135mm(L) × 140mm(W)
- Weight: 0.5Kg