

## 22倍变焦红外球摄像机 高速球 中速球 匀速球

产品名称	22倍变焦红外球摄像机 高速球 中速球 匀速球
公司名称	亚洲合鑫安防技术有限公司
价格	1250.00/个
规格参数	品牌:XVIEW 像素:720 ( dpi ) 型号:XV-IR7608
公司地址	中国 广东 深圳市 福田区福强路银泰苑3栋8D
联系电话	86 0755 83560725 15019231913

## 产品详情

品牌	XVIEW	像素	720 ( dpi )
型号	XV-IR7608	类型	球型摄像机
图像传感器	1/4SONY CCD	水平清晰度	420TVL ( TVL )
最低照度	0.001 ( Lux )	分辨率	420TVL
镜头	10X ( mm )	工作温度	-20~60 ( )
背光补偿	AUTO	电源电压	DC12V ( V )
电子快门	AUTO	重量	5
款式	红外球		

### 红外球型摄影球机产品xv-ir7608系列说明

球机类型	xv-ir7608中速球型摄影球机
	室内 室外
球机地址	0~255
水平旋转范围	360 ° 连续旋转
垂直旋转范围	0 ° ~90 ° flip
水平手动操作速度	0.1~100 ° /秒
垂直手动操作速度	0.1~100 ° /秒
预置点运行速度	100 ° /秒
预置点精度	± 0.20 °

预置点数量	6 4 个	
巡视轨迹	6 条可编辑(停滞时间,速度,预置点)	
集成协议	pelco_d/p	
自动扫描	yes (3可编辑度度)	
智能断电实时记忆功能	是	
操作返回功能	是	
兼容相机	22倍一体机 (日立, 三星)	
变焦	22倍的光学变焦	
延续水平手动功能	是	
ip66防护	无	是
工作温度	0 ~50	-20 ~60
工作湿度	0%~ 7 5 % (非凝结)	
加热装置	no	6 on 14 off
电源	dc12v 1500ma	
功耗	6w	
通讯方式	rs485 (+/-)	
接线方式	bnc-dc	

## 第一部分 产品描述

本球机是集高清晰度彩色摄像机和多功能译码器于一体的高科技监控产品。最大限度地减少了系统部件之间的连接、安装过程，提高了系统的可靠性。同时也便于安装和维护，具有外形美观、轻巧灵便、操作简单及兼容性强等优点。

### 1.集成多协议译码器

内置通讯译码器，集成派尔高d型或p型通讯协议，通讯波特率从2400bps到19200bps可选(通过简单设置球机内部的指拨开关位置实现)。rs485通讯控制，球机地址0 ~ 255范围。

### 2.集成全方位回转云台

a.水平0 ~ 360 ° 无限位连续旋转，其转动速度从0.1 ~ 60 ° /s连续调整；垂直方向转动范围0 ~ 90 °。

b.低速运行平稳、超低噪声、图像画面移动平滑。

c . 90 ° 自动翻转后自动跟踪10度，实现全方位无盲点监视，定位精度达 ± 0.2 °。

### 3.功能描述

具有64个方位预置位：所有预置位数据实时保存，断电记忆。线扫方位可自由选择：支持球机在两点间做最近距离的水平线扫(扫描速度 ~ 30度/秒，可无级选择)，另外线扫时可同时进行垂直方向监视操作。

六组可编程巡视轨迹：具有设置巡视轨迹，以及调用巡视轨迹功能，可存储用户任意编写的巡视轨迹,每组轨迹包括16个预置位，每个预置位的运行速度和滞留时间可设，数据断电不丢失。（此功能根据用户所使用的键盘或dvr卡等控制器的功能以及操作方式而定）断电状态记忆：当球机处于运行线扫或巡视轨迹状态时，出现断电，球机将会保存断电前状态，如重新上电，球机将自动运行断电前的线扫或巡视轨迹状态。归位点功能：归位点的时间可设，当球机在设置的时间内未接收到任何控制时，球机将回到“1”号预置位。智能三维巡视扫描:当用户正在手动摇杆水平扫描监视时，通过设置，可以让球机自动延续手动水平扫描的动作，同时可进行垂直方向监视操作。

## 第二部分球机快速操作指南

1>.线路连接(请先不要接通电源).

请按照下面示意进行线路连接和安装。

2>.球机通讯协议为pelco-d 2400bps/pelco-p 4800bps

3>.设置球机号地址.(不能带电设置,或改动后要重新启动球机).

(详细参数请参照说明书)

设置方法:将拨到on位置的拨码开关对应的数字相加就是球机号地址.

球机号地址计算举例：

1	
2	
4	
8	
16	
32	
64	
128	
	对应

2	
	对应

4	
	对应

16  
( 2+4+16=22 ) 球机号地址为22.

此开关在球机内pcb板上

4>.安装摄像机.(详请参见安装说明书).

注意:1.摄像机与球机的连接线,不要接错.

2.不同的摄像机安装方式有所不同, 请根据摄像机实际尺寸外形进行调整, 安装务必牢固。

5>.接通球机电源.

此时可以看到球机在自检工作(旋转)和摄像机自检工作(图像显示器会有图像显示).

6>.把球机控制器(键盘)的协议,波特率,地址设置成与球机相同.

(请参见你们的键盘控制器说明).

7>.开始试验.

此时就可以控制球机工作了.

可通过键盘控制器直接控制球机(上,下,左,右及变倍).如图所示.

说明:球机本身工作正常

.8>.试验完成.(总结).

1.如果第7项实验工作能正常,说明系统都正常.请不要对线路的连接和各项设置进行更改.预防发生故障和不必要的损失.

2.如果第7项实验工作不能正常.或只有一项工作正常,请详细检查线路(第1项和第4项).和设置(第2项和第3项,第6项).

备注:

1.初次使用本产品请仔细阅读说明书和试验指南,及本产品的各项电气参数.

2.球机的更多功能请详细参见配套使用说明书.

3.非技术人员请勿对本产品进行试验,调试,及操作.

### 第三部分功能操作

一.方位预置位的设置(注:根据球机控制器的不同,操作方式有所不同)

方位预置位:1~50号,64~77号(共64个)(以下举例两种不控制器的操作方式)

功能快捷预置位:51~63号,78~101号。

设置预置位:方式一:首先输入"preset",然后输入预置位号码,最后按下"enter"。(preset+预置位号码+enter)

方式二:首先输入预置位号码,然后按下 " shot " , 最后按下 " on " .

(预置位号码 + shot + on)

调用预置点：方式一:首先输入 " call " ,然后输入预置位号码,最后按下 " enter " . ( call + 预置位号码 + enter)

方式二:首先输入预置位号码,然后按下 " shot " , 最后按下 " ack " .

(预置位号码 + shot + ack)

清除预置点：方式一:首先输入 " preset " ,然后输入预置位号码,最后按下 " off " . ( preset + 预置位号码 + off)

方式二:首先输入预置位号码,然后按下 " shot " , 最后按下 " off " .

(预置位号码 + shot + off)

## 二．两点间水平线扫设置

1) 球机在两个指定的位置间自动线扫。

2) 用户可以通过 “ preset+52+enter ” 设置起点， “ preset+53+enter ” 设置终点。

3) 线扫速度的设定，用户只需将某个手动扫描速度保持大于 3 秒，然后通过 “ call+51+enter ” 存储这个速度为线扫时的速度，call+52+enter ” 启动线扫。

4) 线扫的 “ 起点 ” 与 “ 终点 ” 的滞留时间为2秒。

## 三．巡视扫描轨迹功能操作说明

1) 从1号预置点到16号预置点自动逐点扫描，如果某点未被设置或被清除，在进行 “ 巡视扫描 ” 时将不对该点扫描。

2) 巡视中的预置点滞留时间为4秒。

3) 通过输入 “ preset+51+enter ” 可以执行球机默认的巡视轨迹功能。

4) 关于其它的6条可编辑巡视轨迹的操作,请参照键盘控制器的操作说明书。

## 四．归位点设置（指设置球机在无人控制的情况下，间隔多长时间返回1号方位预置位）

1) 通过 “ call+100+enter ” 开启此项功能。

2) 分别通过 “ call+95+enter ” / “ call+96+enter ” / “ call+97+enter ”  
/ “ call+98+enter ” / “ call+99+enter ” 设置返回1号方位预置位的时间为1分种/2分种/4分种/8分种/10分种

## 五．智能三维巡视扫描设置

当用户正在手动水平扫描监视时，想保持某个扫描速度及方向继续监视，只需在这个速度上保持大于 3 秒，然后通过 “ call+101+enter ” ，可以让球机自动延续手动水平扫描的动作，同时还可在垂直方向实时

改变扫描的轨道。

## 六．摄像机菜单操作

- 1．调用第57号预置位（call+57+enter）开启摄像机菜单
- 2．菜单上下选项操作：输入倍率指令“tele”或“wide”
- 3．进入子选项操作：输入光圈指令“open”或“close”
- 4．改变选项设置：输入聚焦指令“near”或“far”