

# 平板窄波雷达 道路抓拍雷达 卡口雷达 电子警察抓拍雷达 测速雷达

产品名称	平板窄波雷达 道路抓拍雷达 卡口雷达 电子警察抓拍雷达 测速雷达
公司名称	广州欧治电子有限公司
价格	面议
规格参数	加工定制:是 品牌:OEZHI 型号:OZ-68NG
公司地址	中国 广东 广州市天河区 棠东商业大厦3A26
联系电话	86 020 85671323 15920370056

## 产品详情

机动车雷达测速仪oz-68ng

(数字定位平板窄波)

平板窄波雷达

一、雷达触发单元安装

1、组装方法

依图所示将雷达和底座鸭嘴组装在一起。

用抱箍或者螺丝将雷达固定在横臂上，雷达天线方向朝向来车方向。为了避免相邻车道过车对雷达的干扰，雷达要装在车道中间。

**【注意】**：细心操作，避免雷达的损坏。

2、系统安装图如下：

3、现场安装图如下：

【此图为一拖二方案】

【此图为一拖一方案】

## 二、触发雷达的接线

### 2.1接线步骤：

雷达正确安装以后，要将雷达的信号线引至相机防护罩，接在相机的rx和gnd接口上。

雷达通信信号为232信号，采用主动发送数据的方式给相机传输数据。其中雷达信号线中的绿色为rx232中的tx，接在相机的rx上；黑色为gnd应接在相机的gnd上。如图示：

雷达为dc12v供电，可以从相机防护罩取电，也可单独供电，建议从相机防护罩取电。

系统接好以后修改相机中关于雷达的参数，然后按下雷达的测试按钮测试整个系统确保系统正常工作。  
具体雷达参数请参看雷达使用说明书。

## 三、雷达触发位置的调整

为了使雷达正好覆盖一个车道达到避免漏车、不受相邻车道过车影响、雷达触发信号强等效果必须对触发雷达进行调整，调整方法如下：

1、松掉雷达底座鸭嘴左右和下边固定的螺丝调整雷达的位置，使触发位置在相机正常识别要求的位置。当车辆到达此位置时，能准确抓拍且不漏车，不受相邻车道车辆影响。

2、调整雷达的角度，使雷达上下边沿平行于路面，拧紧鸭嘴底座螺丝，确保雷达正对抓拍车道以免误触发或干扰。然后调节雷达的高低，使雷达在相机要求的位置抓拍，具体调节角度参看雷达说明书，也可按下图示进行粗调，然后根据抓拍效果再细调。

雷达上平面平行斜打在抓拍位置后面2米左右的位置，雷达定位基本上在抓拍位置，根据抓拍的实际情况再进行微调。

【常见问题解决方法总结如下】：

1、大车小车定位距离相差很远

大车小车定位距离相差很远，图片中小车快出去了但是大车刚进来。将雷达的灵敏度降低，雷达抬高。

2、过车雷达不抓拍

首先检查一下电源，确认雷达正常供电并且雷达无故障，之后将雷达的信号线从相机上断开看雷达是否检测车辆。如果检测，就是相机产生了反馈信号抑制了雷达的信号。

3、雷达干扰情况

同一杆子上的雷达可能会有干扰，当两台雷达安装距离过近时，会出现两台雷达低速度严重空抓的现象。把两台雷达的灵敏度调到不同的刻度值并观察效果，如果空拍明显减少，就

是雷达间的相互干扰。

#### 4、不同型号雷达刻度调试范围

68nd一般在2-3刻度时比较稳定，68ng一般在3-4刻度比较稳定。调试时可在此刻度范围微调。

5,雷达配工业级稳压电源220v-12v稳压电源一般调为12.6v。避免压降。1个雷达配1.5a,2个雷达配3a. 3个雷达配5a。

类型：	数字定位平板窄波
触发位置：	由雷达远近距离的控制旋钮锁定
自测功能：	按测试按钮显示“96”，雷达检测是否准备工作
测速距离范围：	0 ~ 300m
天线波束宽度	3.2° ~ 3.6° (8度标准3倍远摄)
工作温度范围：	-40 ~ +85
速度误差：	± 1km/h (4km/h 速度 321km/h)
雷达定位车辆的一致性：	± 1.5m (测速距离=30m)
反应时间：	10ms
方向性：	单车道
频率偏离误差：	± 15mhz
电源：	12vdc
功耗：	~ 0.8w
最大电流：	750ma
重量：	1500g
尺寸：	68.5mm × 221mm × 205mm
雷达设定值的修改 (配控制器)	在设定值可修改的工作模式时:  每按一次(+)或(-)键，对应的设定值(加1)或(减1)。持续按住(+)或(-)键一定时间，对应的设定值将快速加或减，在接近设定值时放开按键。  然后，单次按(+)或(-)键调整到需要的设定值。

本产品的加工定制是是，品牌是OEZHI，型号是OZ-68NG，类型是测速雷达，检测方式是雷达，响应时间是0.1，环境温度是-40 ~ +85 ( )，工作电压是12VDC，功率是~ 0.8W，重量是1500g