

INTROX®

JANEX
INTERNATIONAL

Głowice obrotowe IntroX G1 IntroX G2

Instrukcja obsługi



Wszelkie prawa zastrzeżone © Janex International Sp. z o.o.

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

Dokładnie zapoznaj się z treścią instrukcji przed rozpoczęciem użytkowania kamery



OSTRZEŻENIA:

1. Dokładnie zapoznaj się z treścią niniejszej instrukcji przed rozpoczęciem użytkowania kamery.
2. W przypadku konieczności zdjęcia kamery ze ściany/sufitu lub dokonania zmiany ustawień mikroprzełączników, odłącz najpierw zasilanie kamery.
3. Wewnątrz obudowy znajdują się precyzyjne elementy optyczne, mechaniczne i elektroniczne. W przypadku narażenia urządzenia na wstrząsy, nadmierny nacisk oraz inne szkodliwe czynniki zewnętrzne, kamera może ulec trwałemu uszkodzeniu, a nawet zniszczeniu.
4. Nie odłączaj części urządzenia. Wszelkie naprawy mogą być wykonywane wyłącznie przez odpowiednio przeszkolony personel serwisowy.
5. Używanie kamery w środowisku o nadmiernej wilgotności, w miejscach narażonych na bezpośrednie działanie wody, poza zakresem temperatur pracy oraz dopuszczalnych napięć – spowoduje uszkodzenie urządzenia.
6. W przypadku jakichkolwiek pytań i wątpliwości, skontaktuj się z instalatorem lub dystrybutorem.

Spis treści

Rozdział 1	Informacje o produktach	4
1.1	Właściwości głowicy Inrox G1	4
1.2	Właściwości głowicy Inrox G2	5
1.3	Funkcje głowicy	6
1.4	Moduły kamer i ich właściwości	7
1.5	Akcesoria dodatkowe.....	9
Rozdział 2	Instalacja i podstawowa konfiguracja	15
2.1	Instalacja uchwytu	15
2.2	Instalacja sufitowa nawierzchniowa:	16
2.3	Instalacja sufitowa wpuszczana:	16
2.4	Przewody połączeniowe	17
2.5	Ustawienie protokołu i prędkości transmisji	18
2.6	Ustawienie adresu głowicy.....	20
2.7	Włączenie zasilania głowicy.....	20
2.8	Ustawienia sterownika	21
2.9	Testowanie	21
2.10	Zakończenie testów	21
2.11	Podłączenie modułów alarmowych	22
Rozdział 3	Menu ustawień	25
3.1	Obsługa menu	25
3.2	Menu główne	26
Rozdział 4	Funkcje specjalne i specyfika głowicy	39
Rozdział 5	Usuwanie usterek	43

Zawartość opakowania

Nazwa	Ilość
Czarna maskownica wewnętrzna	1
Dolna obudowa kopuły	1
Złącze kablowe	1
Kabel wyjściowy	1
Uchwyt ścienny	1
Opakowanie z wkrętami	1
Kamera	1
Instrukcja	1

Rozdział 1 Informacje o produktach

1.1 Właściwości głowicy Inrox G1

- Panoramowanie ciągle 360°; zakres ruchu pionowego 0~90°.
- Prędkość przemieszczania programowana w zakresie 0.1~240 °/sek.
- 128 pozycji (Preset) z możliwością nadania nazwy.
- 3 trasy patrolowe (Pattern) po 2 min z możliwością nadania nazwy.
- 6 sekwencji działań (VectorScan). Dla każdej z sekwencji można zaprogramować do 16 pozycji, prędkość przemieszczania między pozycjami oraz czas postoju. Sekwencje zapisywane są w nieulotnej pamięci.
- 1 sekwencja pozycji. Wywołana odpowiednią komendą uruchomi sekwencję pierwszych 16 pozycji.
- 8 sektorów z nazwami.
- Skanowanie panoramiczne pomiędzy punktami (PanScan). Po ustawieniu punktów startu i stopu

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

kamera może panoramować po najkrótszej drodze między zapamiętanymi punktami (z programowalną prędkością z zakresu 0.1~100 ° /sek.). Można ręcznie regulować położenie pionowe.

- Skanowanie panoramiczne 360° (AutoScan).
- Akcja startowa przy włączeniu głowicy. Można również zaprogramować ostatnią operację.

W przypadku nagłego zaniku zasilania podczas panoramowania lub patrolowania; po przywróceniu zasilania głowica powraca do panoramowania/patrolowania.

- Akcja po czasie. Można zaprogramować czas, po jakim kamera zostanie ustawiona w pozycji startowej (np. preset nr 1). Jeśli głowica nie odbiera żadnych komend sterujących przez podany czas, wraca do pozycji nr 1 (pozycja startowa).
- Limit obszaru poruszania się głowicy.
- 4 strefy detekcji ruchu.
- 64 wejścia alarmowe z zastosowaniem modułów IN-G-MA (16 programowalnych, 1-48 pozycji).
- PTZ zdalne sterowanie przez port RS-485 Pelco-D/P.
- Możliwa praca w systemie IP z programem NVS Center poprzez IN-G2-24MZ-IP, IN-IP-580XX.
- Obudowa wandaloodporna.
- Wysoka klasa szczelności obudowy: IP66.
- Uchwyt ścienny w komplecie.
- Zasilanie 24VAC.
- Pobór mocy 35W.
- Temperatura pracy -30°C ~ +50°C.
- Wymiary 140mm(szer.) x 220mm(wys. z uchwytem) x 140(gł.).

1.2 Właściwości głowicy Inrox G2

- Panoramowanie ciągłe 360°; zakres ruchu pionowego 0~90° z możliwością dodania 2 stopni.
- Prędkość przemieszczania programowana w zakresie 0.1~360 ° /sek. w poziomie oraz 0.1~120 ° /sek. w pionie.
- Prędkość ustawiania kamery w przywołanej pozycji sięga 400 ° /sek., z dokładnością ±0.1 stopnia.
- 128 pozycji (Preset) z możliwością nadania nazwy.
- 3 trasy patrolowe (Pattern) po 2 min z możliwością nadania nazwy.
- 6 sekwencji działań (VectorScan).

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

- 1 sekwencja pozycji. Wywołana odpowiednią komendą uruchomi sekwencje pierwszych 16 pozycji.
- 8 sektorów z nazwami.
- Skanowanie panoramiczne pomiędzy punktami (PanScan).
- Skanowanie panoramiczne 360° (AutoScan).
- Autoryzacja użytkowników. Administrator może zaprogramować uprawnienia operatora.
- Możliwość zmiany uprawnień dla operatora.
- 8 harmonogramów działań.
- Akcja startowa przy włączeniu głowicy.
- Akcja po czasie.
- Limit obszaru poruszania się głowicy.
- Programowalne zabezpieczenie termiczne.
- Maskowanie obszarów prywatnych 4 strefy.
- Detekcja ruchu 8 stref.
- 64 wejścia alarmowe z zastosowaniem zasilacza IN-G2-24MZA i modułów IN-G-MA (16 programowalnych, 1-48 pozycji).
- PTZ zdalne sterowanie przez port RS-485 Pelco-D/P.
- Możliwa praca w systemie IP z programem NVS Center poprzez IN-G2-24MZ-IP, IN-IP-580XX.
- Wysoka klasa szczelności obudowy: IP66.
- Uchwyt ścienny w komplecie.
- Opcjonalnie: kopuła wandaloodporna IN-G2-KW, funkcja Auto-Tracking z zasilaczem IN-G2-ATR.
- Zasilanie 24VAC.
- Pobór mocy 35W.
- Temperatura pracy -30°C ~ +50°C.
- Wymiary 210mm(szer.) x 280mm(wys.) x 294mm(gł.).

1.3 Funkcje głowicy

- Obsługa i komunikaty wyświetlane w języku angielskim.
- Wyświetlanie nazwy kamery (nazwa programowalna) i jej aktualnej pozycji kątowej.
- Krzyżowy kursor ułatwiający śledzenie wybranych obiektów.
- Funkcja automatycznego obrotu obrazu z możliwością podniesienia o 10 stopni.
- Podział pola widzenia na 8 sektorów dozorowych, z możliwością wyświetlania nazw sektorów.
- Możliwość automatycznego przywołania funkcji uruchamianej po włączeniu głowicy oraz w przypadku braku komend sterujących (z programowanym czasem od 1 do 999 sekund)

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

- Powrót do poprzednio wykonywanego polecenia.
- Ręcznie programowane inteligentne panoramowanie.
- Wygodny ruch w trzech płaszczyznach.
- Automatyczne spowalnianie ruchu kamery przy dużych zbliżeniach.
- Wyświetlanie oraz możliwość zmiany czasu i daty systemowej.
- Uruchamianie i wyłączenie o zaprogramowanych porach (można okresowo wyłączać urządzenie, wydłużając tym samym czas życia produktu).
- 16 dowolnie programowalnych reakcji na alarm z dodatkowego modułu (programowana reakcja i czas trwania).

1.4 Moduły kamer i ich właściwości

Kamera Introx G1 z modułem firmy Samsung

Moduł	SDM-100
Przetwornik obrazu	1/4" Interline Transfer CCD
Obiektyw	10X, 3.8mm~38mm F1.8-3.2, przesłona sterowana DC
Rozdzielczość pionowa	500 linii TV – (kolor) / 570 linii TV – (cz/b)
Prędkość migawki	1/50 sek. - 1/90000 sek.
Stosunek Sygnał/Szum	Ponad 50dB (wył. AGC)
Min. oświetlenie	0,7lux (kolor), 0,02lux(cz.b), 0,001lux (sens-up)
Balans bieli	ATW / Automatyczny / Ręczny
AGC	Normalny / Wysoki / Wyłączony
BLC	Niski / Średni / Wysoki / Wyłączony
DSS (Sens-up)	Automatyczny / Ręczny (x128)
SSNR	Niski / Średni / Wysoki / Wyłączony

Kamera Introx IN-G2-327 z modułem firmy LG

Moduł	LM927DA
Przetwornik obrazu	1/4" Ex-view HAD
Obiektyw	27X, 3.25mm~88mm F1.5-3.8, przesłona sterowana DC
Rozdzielczość pionowa	540 linii TV

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

Prędkość migawki	1/50 sek. - 1/90000 sek.
Stosunek Sygnał/Szum	Ponad 52dB (wył. AGC)
Min. oświetlenie	0,6lux (kolor), 0,1lux(cz.b), 0,0001lux (Sens-up)
Balans bieli	ATW (1800K ~10500K) / Automatyyczny / Ręczny
AGC	Normalny / Wysoki / Wyłączony
Kompensacja światła	WDR / BLC / HSBLC / Wyłączony
DSS (Sens-up)	Automatyyczny / Ręczny (x128)
3D-DNR	Niski / Średni / Wysoki / Wyłączony

Kamery Introx G2 z modulem firmy Samsung

Kamera	IN-G2-227	IN-G2-237	IN-G2-337
Moduł	SCM-2271P	SCM-2371P	SDM-375
Przetwornik obrazu	1/4" Interline Transfer CCD		
Obiektyw	Zoom	27X	37X
	Ogniskowa	3.5mm~94,5mm	3.5mm~129,5mm
	Przesłona	F1.6~2.9 DC	F1.6~3.9 DC
Rozdzielczość pionowa	560 linii TV – (kolor) / 680 linii TV – (cz/b)		
Prędkość migawki	1/50 sek. - 1/90000 sek.		
Stosunek Sygnał/Szum	Ponad 52dB (wył. AGC)		
Min. oświetlenie	0,2lux (kolor), 0,02lux(cz.b), 0,0001lux (Sens-up)		
Balans bieli	ATW / AWC / Ręczny		
AGC	Normalny / Wysoki / Wyłączony		
Kompensacja światła	SSDR / BLC / HLC / Wyłączony		WDR / BLC / HLC / Wyłączony
DSS (Sens-up)	Automatyyczny / Ręczny (x128)		
SSNR	Niski / Średni / Wysoki / Wyłączony		

1.5 Akcesoria dodatkowe



IN-G-24MZ

- Moduł zasilacza do głowic szybkoobrotowych
- Obudowa metalowa, hermetyczna IP66.
- Montaż głowicy na zasilaczu.
- Napięcie zasilające 230V AC.
- Napięcie wyjściowe 24V AC 2A.
- Temperatura pracy: -30°C ~ +60°C.



IN-G-24MZA

- Moduł zasilacza alarmowego do głowic szybkoobrotowych IntroX
- 8 wejść alarmowych NO/NC, 1 wyjście alarmowe NO/NC.
- Wywoływanie od 1 do 48 pozycji.
- Wywoływanie 1-16 alarmów w głowicach INTROX.
- Port RS-485 adr. 0-255, protokół Pelco-D, Pelco-P.
- Montaż głowicy na zasilaczu.
- Napięcie zasilające 230V AC.
- Napięcie wyjściowe 24V AC 2A.
- Obudowa metalowa, hermetyczna IP66.
- Temperatura pracy: -30°C ~ +60°C.

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2



IN-G-24Z

- Uniwersalny zasilacz do głowic szybkoobrotowych.
- Napięcie zasilające 230V AC.
- Napięcie wyjściowe 24V AC 2A.
- Obudowa z tworzywa, hermetyczna IP66.
- Temperatura pracy: -30°C ~ $+60^{\circ}\text{C}$.



IN-G-ATR

- Moduł Auto-Tracking z zasilaczem do głowic szybkoobrotowych IntroX
- Funkcja "Auto-Tracking" (śledzenie ruchu).
- Istnieje możliwość zmiany protokołu komunikacji i adresu ID dla głowicy.
- Montaż głowicy na zasilaczu.
- Napięcie zasilające 230V AC.
- Napięcie wyjściowe 24V AC 2A.
- Obudowa hermetyczna IP66.
- Temperatura pracy: -30°C ~ $+60^{\circ}\text{C}$.

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2



IN-G-24MZ-IP

- Moduł zasilacza do głowic szybkoobrotowych IntroX z koderem sygnału analogowego na strumień IP H.264.
- Kodowanie obrazu PAL.
- Współpraca z systemem IP oraz NVS Center.
- Montaż głowicy na zasilaczu.
- 1 wejście / 1 wyjście audio z kompresją MP3.
- Obsługa PTZ.
- 1 wyjście alarmowe (sterowanie ręczne, sygnalizacja detekcji, awarii).
- 1 wejścia alarmowe.
- Wbudowany Web Serwer oraz obsługa protokołów sieciowych: HTTP, FTP, SMTP, SNMP, DDNS, UPnP, SIP, SOAP, SDP, 3GPP, NTP, RTP, RTSP, RTCP.
- Obsługa kart micro SD 16GB.
- Napięcie zasilające 230V AC.
- Napięcie wyjściowe 24V AC 2A.
- Wbudowany system operacyjny LINUX.
- Obudowa hermetyczna IP66.



IN-G2-KP



IN-G2-KW

IN-G2-KS

- Kamery z serii G2 sprzedawane są z kopułą standardową dającą bardzo wysoką jakość obrazu przy dużych zbliżeniach. Dodatkowo można dokupić kopułę przydymioną lub wandaloodporną.

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2



IN-G-MA

- Moduł alarmowy.
- 8 wejść alarmowych NO/NC, 1 wyjście alarmowe NO/NC.
- Port RS-485 adr. 0-255, protokół Pelco-D, Pelco-P.
- Współpraca ze wszystkimi głowicami szybkoobrotowymi.
- Wywoływanie od 1 do 48 pozycji.
- Wywoływanie 1-16 alarmów w głowicach INTROX.
- Zasilanie: 12V DC 600mA, 24V AC 500mA.



IN-G-MS

- Mocowanie na słup.
- Możliwość zamontowania każdej głowicy szybkoobrotowej z uchwytem ściennym.
- Możliwość zamontowania zasilaczy do głowic szybkoobrotowych poprzez adapter IN-G-AMZ.
- Średnica słupa: 105-127mm.



IN-G-MN

- Mocowanie narożne.
- Możliwość zamontowania każdej głowicy szybkoobrotowej z uchwytem ściennym.
- Możliwość zamontowania zasilaczy do głowic szybkoobrotowych poprzez adapter IN-G-AMZ.

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2



IN-G-AUS + IN-G-US40



IN-G-AUS

- Adapter uchwyty sufitowego do montażu IN-G-US40 na wszystkich modułach zasilaczy INTROX.



IN-G-AMZ + IN-G-MS



IN-G-AMZ

- Adapter montażu zasilaczy na mocowaniu IN-G-MS oraz IN-G-MN.



IN-G-US40

- Uchwyt sufitowy.
- Możliwość zamontowania każdej głowicy szybkoobrotowej.
- Możliwość zamontowania na zasilaczu do głowic szybkoobrotowych poprzez adapter IN-G-AUS.
- Długość uchwyty: 46cm.
- Całkowita długość (uchwyt + zasilacz + głowica): 81cm.

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2



IN-G1-USP

- Uchwyt do sufitu podwieszanego dla głowic IN-G1.



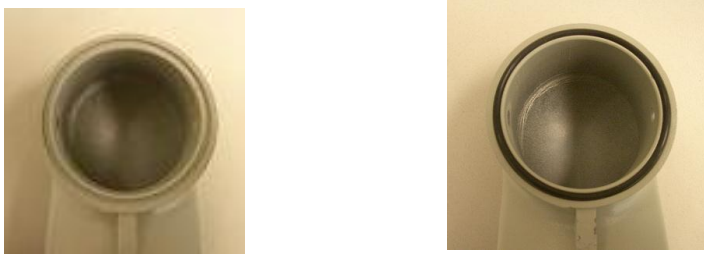
IN-G2-USP

- Uchwyt do sufitu podwieszanego dla głowic IN-G2.

Rozdział 2 Instalacja i podstawowa konfiguracja

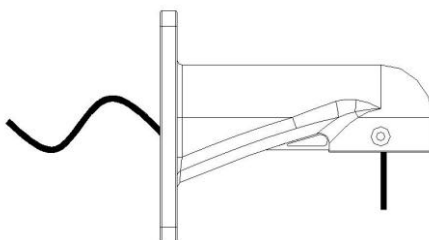
2.1 Instalacja uchwytu

Krok 1: Załóż uszczelkę pierścieniową – patrz rys. 3:



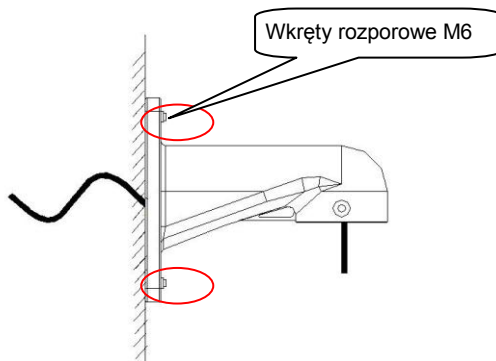
Rys. 3

Krok 2: Przeprowadź przez uchwyt przewód – patrz Rys. 4:



Rys. 4

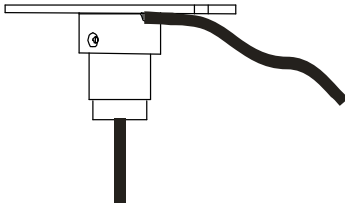
Krok 3: Przykręć uchwyt do ściany za pomocą 4 szt. wkrętów rozporowych M6 – Rys. 5.



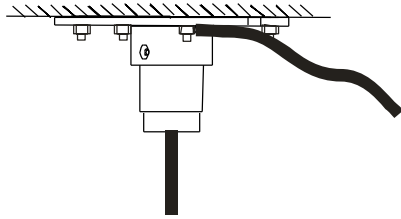
Rys. 5

2.2 Instalacja sufitowa nawierzchniowa:

Procedurę instalacji ilustrują Rysunki 6 i 7. Kolejność identyczna jak w przypadku instalacji ściennej.



Rys. 6



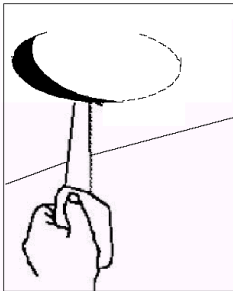
Rys. 7

2.3 Instalacja sufitowa wpuszczana:

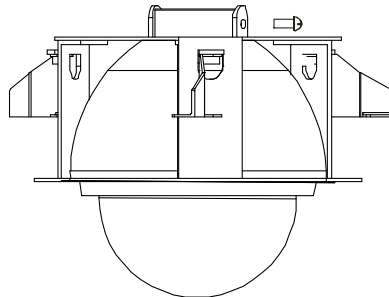
Krok 1: Wykonaj otwór – Rys. 8.

Krok 2: Zamontuj kamerę w obudowie sufitowej – Rys. 9.

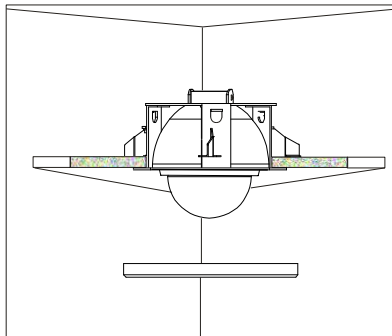
Krok 3: Umieść głowicę w wykonanym otworze, dokręć trzy uchwyty dociskowe – Rys. 10.



Rys. 8



Rys. 9



Rys. 10

2.4 Przewody połączeniowe

Kamerę należy podłączyć zgodnie z diagramem przedstawionym na ilustracji poniżej. Niepoprawne podłączenie może spowodować trwałe uszkodzenie głowicy.

Sprawdź dokładnie wszystkie połączenia przed włączeniem zasilania urządzenia.

Diagram dla kamery G1

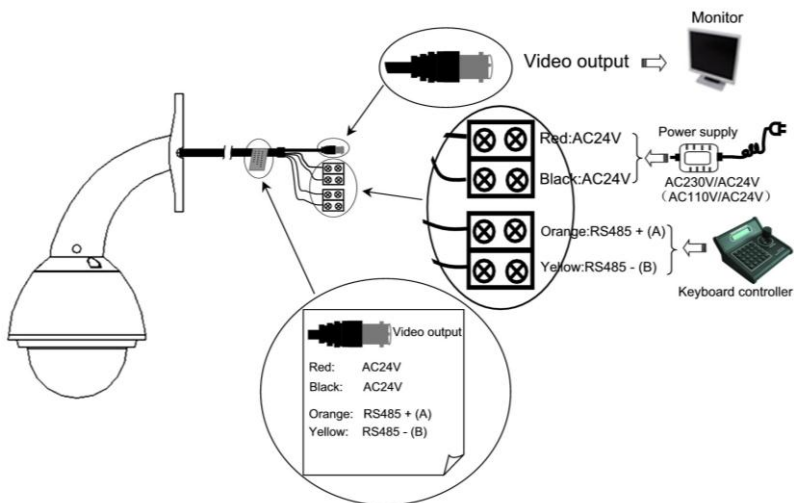
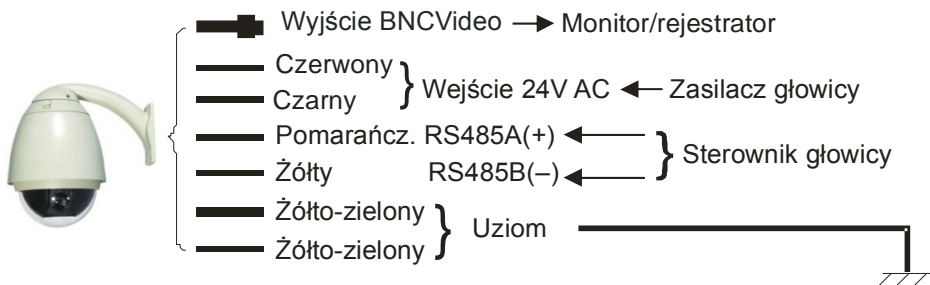


Diagram dla kamery G2

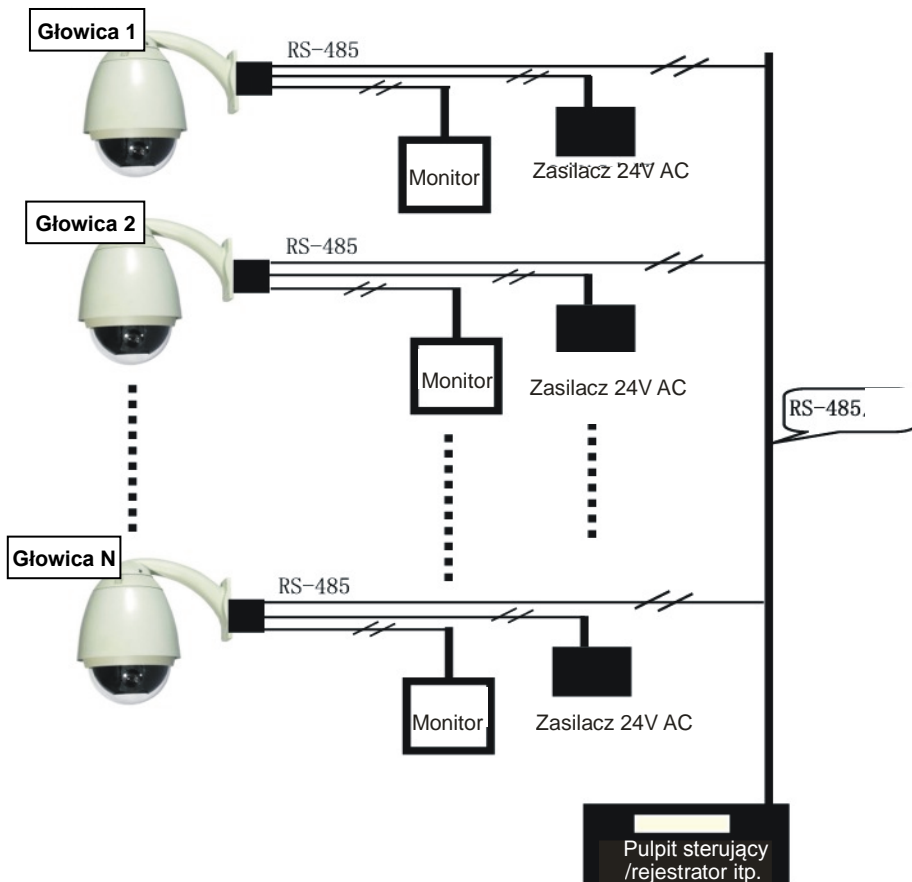


Uwaga: Wszystkie połączenia należy wykonać przy odłączonym zasilaniu.

AC24V: Zasilanie głowicy (24V AC)

RS-485Bus: Magistrala sterowania (RS-485). Każde z urządzeń podłączonych do magistrali musi posiadać unikalny adres.

Video: Sygnał wizyjny z kamery (1Vp-p 75 Ohm) .

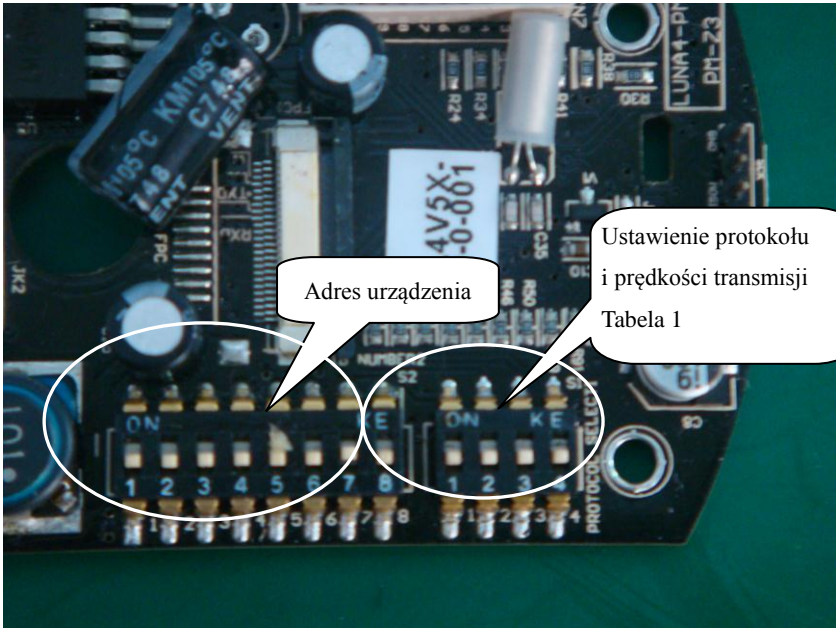


Schemat połączenia wielu głowic

2.5 Ustawienie protokołu i prędkości transmisji

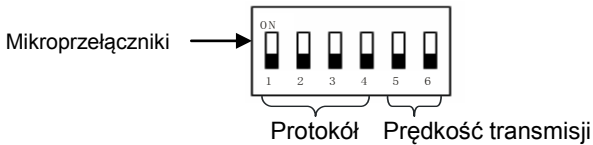
Przed uruchomieniem systemu, każda głowica musi mieć zaprogramowany inny adres. W każdej głowicy należy również ustawić protokół i prędkość transmisji RS-485, odpowiedni do ustawień pulpitu sterującego (lub innego zastosowanego sterownika, np. rejestratora). Każda zmiana ustawień wymaga ponownego uruchomienia głowicy (wyłączenia i włączenia zasilania).

Ustawienie protokołu i prędkości komunikacji w głowicy IntroX G1



Ustawienie protokołu i prędkości transmisji				
	1	2	3	4
Autodetekcja	off	off	off	off
Pelco-D (2400)	off	off	on	off
Pelco-P (4800)	off	on	on	on
2400bps	off	off		
4800bps	off	on		
9600bps	on	off		
19200bps	on	on		

Ustawienie protokołu i prędkości komunikacji w głowicy IntroX G2



Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

Ustawienia protokołu i prędkości transmisji

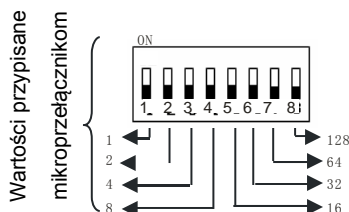
Mikroprzełącznik Protokół	1.	2.	3.	4.	5.	6.
PELCO-D	ON	ON	OFF	OFF	**	**
PELCO-P	OFF	OFF	ON	OFF	**	**
Autodetekcja	OFF	OFF	OFF	OFF	**	**
Zarezerwowany	ON	ON	ON	ON	**	**

Nr przełącznika Prędkość	5.	6.
2400	OFF	OFF
4800	OFF	ON
9600	ON	OFF
19200	ON	ON



2.6 Ustawienie adresu głowicy

Metoda: Adres jest sumą wartości przełączników ustawionych w pozycji ON.



Zakres dopuszczalnych adresów: 0 ~ 255

2.7 Włączenie zasilania głowicy

Po włączeniu zasilania urządzenie wykonuje autotest – widać ruchy obrotowe kamery i informację tekstową na ekranie. Uwaga: po około 2-5 sekundach od startu testu słyszalne jest kliknięcie. Jest to normalny odgłos związany z pozycjonowaniem kamery. Jeżeli do zasilania kamer wykorzystywane są zasilacze zewnętrzne, to należy pamiętać, aby wyjąć z nich styropian zabezpieczający zasilacz w transporcie. Pozostawienie go może spowodować uszkodzenia zasilacza.

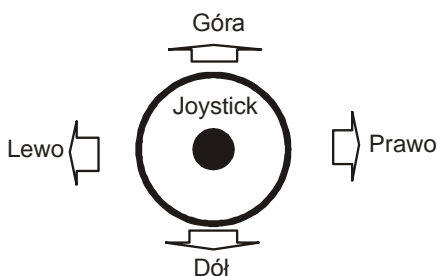
2.8 Ustawienia sterownika

Ustaw w urządzeniu sterującym protokół, prędkość transmisji – zgodne z ustawieniami głowic oraz adres sterownika (procedury znajdziesz w instrukcji obsługi urządzenia sterującego). Uwaga: jeśli w głowicach ustawiono autodetekcję protokołu, możesz wybrać żądany protokół. Prędkość transmisji musi być jednak taka, jak ustawiono w głowicach.

2.9 Testowanie

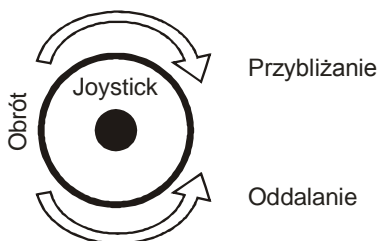
Zaprogramuj na pulpicie protokół, prędkość i adres – identyczne, jak ustawienia mikroprzełączników głowicy (szczegóły – patrz instrukcja obsługi pulpitu). Po zakończeniu wszystkich opisanych wyżej czynności, przejdź do testowania działania systemu.

1. Test ruchu kamery



Ruchy w górę, dół, lewo i prawo wykonujemy poruszając joystick w żądanym kierunku lub – w przypadku braku joysticka – za pomocą klawiszy strzałek.

2. Testowanie funkcji zoom



Sterowanie zbliżeniem (zoom): obróć gałkę joysticka we właściwym kierunku lub użyj klawiszy TELE (zoom in) oraz WIDE (zoom out).

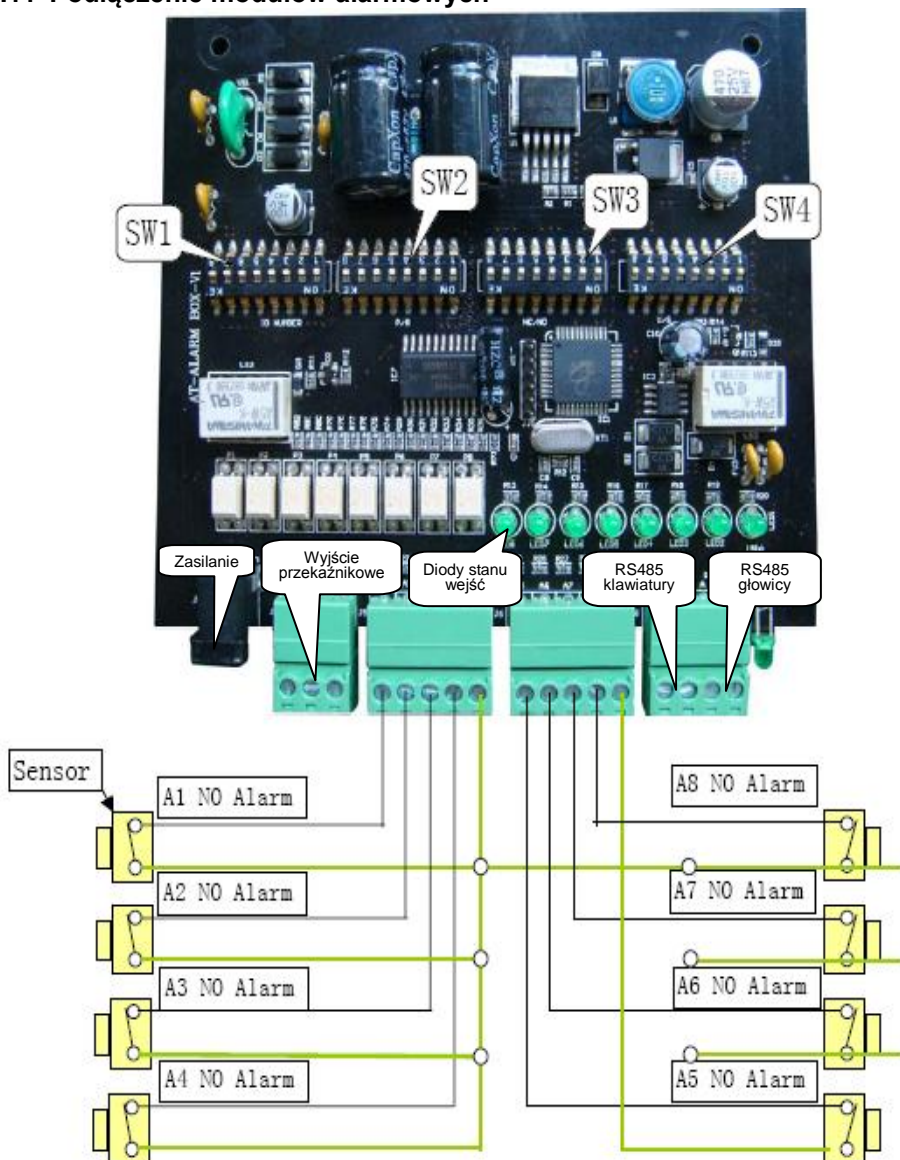
2.10 Zakończenie testów

Jeśli testy sterowania opisane w punkcie 2.9 zakończyły się pomyślnie – system jest gotów do pracy.

Nie zmieniaj sposobu podłączenia ani ustawień parametrów protokołu transmisji.

Jeśli zaś głowica nie reaguje, lub reaguje niepoprawnie – sprawdź dokładnie poprawność połączeń kablowych i ustawienia protokołu transmisji.

2.11 Podłączenie modułów alarmowych



Wybór ID modułu alarmowego, który musi być zgodny z ID głowicy obrotowej. (DIP SW1). Ustawienia przełączników muszą być takie same jak w kamerze którą dany moduł ma sterować. Dokładny opis ustawienia adresu na przełącznikach jest w punkcie 2.6.

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2

Wybór protokołu i prędkości komunikacji, który musi być zgodny z głowica obrotową.

(DIP SW2)

Mikroprzełącznik Nr	Wybór protokołu				Prędkość		
	1	2	3	4	5	6	7、8
Protokół Sensormatica	OFF	ON	OFF	OFF	ON	OFF	X
PELCO-D	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	X
PELCO-P/4800	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	ON	X
PELCO-P/9600	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF	X
ALEC	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	X
ULTRAK	ON	ON	ON	ON	ON	OFF	X
Prędkość							
2400bps					OFF	OFF	
4800bps					OFF	ON	
9600bps					ON	OFF	
19200bps					ON	ON	

Rodzaj pracy wejść alarmowych: normalnie otwarty NO /normalnie zamknięty NC. Numer mikroprzełącznika odpowiada Nr zacisku wej. alarmowego (DIP SW3)

Mikroprzełącznik =zacisk. wej.	1	2	3	4	5	6	7	8
Tryb Pracy Tryb NO	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON
Tryb NC	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF

Tryb pracy modułu alarmowego. W tym miejscu określamy co moduł alarmowy wyśle do głowicy. Dodatkowo określamy po jakim czasie zostanie wysłana kolejna komenda. Port RS485 jest blokowany na czas wykonania wszystkich komend.

(DIP SW4)

Tryb pracy				Czas- dla komendy oraz blokady RS485		
Mikroprzełącznik ID modułu alarmowego	1	2	3	Mikroprzełącznik Czas dla komendy	4	5
	1	OFF	OFF		OFF	3 S
2	ON	OFF	OFF	6 S	ON	OFF
3	OFF	ON	OFF	9 S	OFF	ON
4	ON	ON	OFF			
5	OFF	OFF	ON			
6	ON	OFF	ON			
7	OFF	ON	ON			
8	ON	ON	ON			

ID 1 modułu alarmu: Wywołanie zdefiniowanych **Alarmów Programowalnych** „Alarm In Programming” w głowicy od 171 do 178 w głowicy obrotowej.

ID 2 modułu alarmu: Wywołanie zdefiniowanych **Alarmów Programowalnych** „Alarm In Programming” w głowicy 179 do 186 w głowicy obrotowej.

ID 3 modułu alarmu :Wywołanie **Pozycji** od 1 do 8 na stałe przypisanych do wejść alarmowych

ID 4 modułu alarmu :Wywołanie **Pozycji** od 9 do 16 na stałe przypisanych do wejść alarmowych

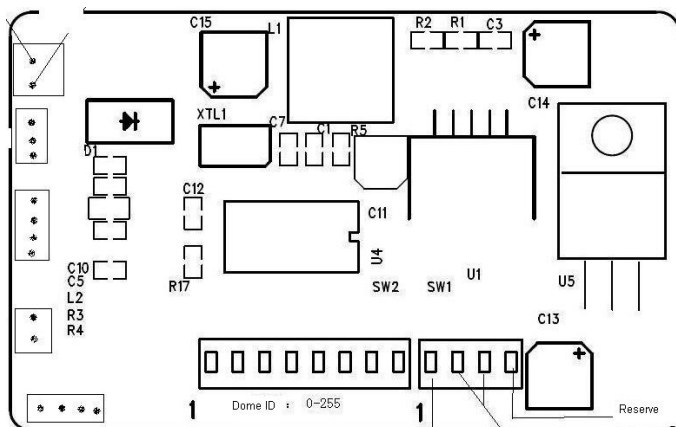
ID 5 modułu alarmu : Wywołanie **Pozycji** od 17 do 24 na stałe przypisanych do wejść alarmowych

ID 6 modułu alarmu : Wywołanie **Pozycji** od 25 do 32 na stałe przypisanych do wejść alarmowych

ID 7 modułu alarmu : Wywołanie **Pozycji** od 33 do 40 na stałe przypisanych do wejść alarmowych

ID 8 modułu alarmu : Wywołanie **Pozycji** od 41 do 48 na stałe przypisanych do wejść alarmowych

2.12 Ustawienie komunikacji na module śledzenia (IN-G-ATR)



Wybór ID modułu alarmowego, który musi być zgodny z ID głowicy obrotowej (DIP SW2). Ustawienia przełączników muszą być takie same jak w kamerze którą dany moduł ma sterować. Dokładny opis ustawienia adresu na przełącznikach jest w punkcie 2.6.

Wybór protokołu i prędkości komunikacji, który musi być zgodny z głowicą obrotową (DIP SW1) według poniższej tabeli.

Mikroprzełącznik Nr	Protokół	Prędkość	
	1	2	3
Protokół			
PELCO-D	OFF		
PELCO-P	ON		
Prędkość			
2400bps		OFF	OFF
4800bps		OFF	ON
9600bps		ON	OFF
19200bps		ON	ON

Rozdział 3 Menu ustawień

3.1 Obsługa menu

Poniżej opisano wszystkie funkcje dostępne w głowicach serii G2 marki IntroX. Ze względu na

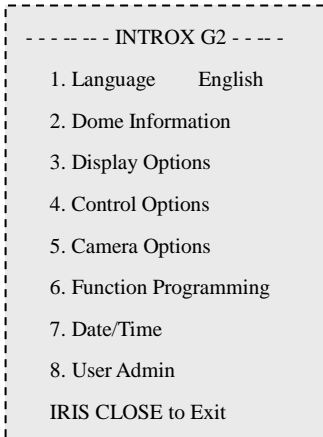
ograniczone funkcje głowic z serii G1, niektóre opcje nie są dostępne.

Programowanie i obsługa polega na wysyłaniu odpowiednich komend do kamery poprzez numery pozycji. Szczegółowy opis wszystkich komend zawiera rozdział 4.

3.2 Menu główne

Użyj kombinacji: 90+naciśnij PSET aby wejść do głównego menu głowicy.

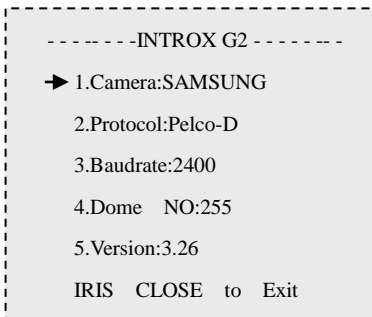
Aby wybrać żadaną pozycję menu, przesun joystick w górę lub w dół. Aktualnie wybrana pozycja jest wyróżniana strzałką (po lewej stronie). Poruszając joystick w lewo/ prawo możesz zmienić wartość danej pozycji lub przejść do podmenu wybranej funkcji. Aby przejść na wyższy poziom menu (o jeden wstecz), naciśnij klawisz [CLOSE] (naciśnięcie go w menu głównym powoduje wyjście z menu).



1. Język (angielski)
 2. Informacje o urządzeniu
 3. Opcje wyświetlania
 4. Opcje sterowania
 5. Opcje kamery
 6. Programowanie funkcji
 7. Data/Godzina
 8. Administrowanie użytkownikami
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

1. Language Setup – język interfejsu (angielski)

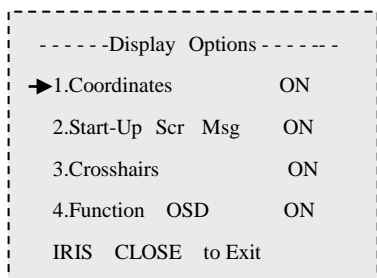
2. Dome Information – informacje o urządzeniu



1. Typ kamery
 2. Protokół sterowania
 3. Prędkość transmisji
 4. Adres głowicy
 5. Wersja
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

3. Display Options – opcje wyświetlania

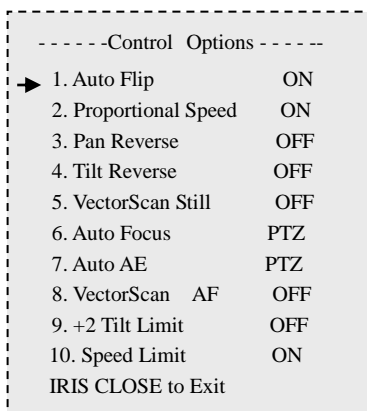
Wybierz, które informacje będą wyświetlane (ON), a które nie (OFF)



1. Współrzędne
 2. Informacja startowa
 3. Kursor krzyżowy
 4. Funkcje OSD
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

4. Control Options – opcje sterowania

Ustal żądane wartości wymienionych poniżej parametrów pracy kamery.

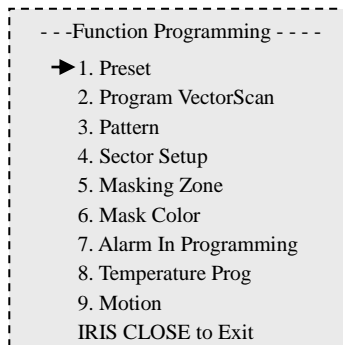


1. Automatyczne obracanie kamery
 2. Proporcjonalna prędkość
 3. Odwrotny kierunek panoramowania
 4. Odwrotny kierunek ruchu pionowego
 5. Skanowanie wektorowe – stała ostrość
 6. Automatyczna regulacja ostrości
 7. Automatyczna regulacja przysłony
 8. Sekwencja działań – automatyczna ostrość
 9. Limit ruchu pionowego +2 stopnie
 10. Limit prędkości
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

5. Camera Options – opcje kamery

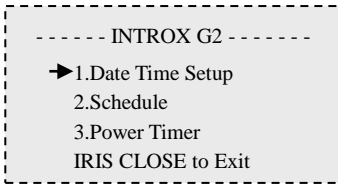
Wybranie tej opcji wyświetla menu modułu kamery. Opcje menu mogą się różnić w zależności od producenta modułu. W kamerach IntroX zainstalowane są moduły kamer firmy Samsung i LG.

6. Function Programming – programowanie funkcji



1. Presety
 2. Sekwencja działań
 3. Rejestracja trasy patrolowej
 4. Ustawienia sektorów
 5. Maski prywatności
 6. Kolor maski
 7. Programowanie wejść alarmowych
 8. Programowanie temperatury
 9. Ruch
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

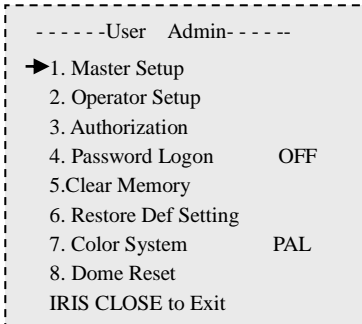
7. Date/Time – Data/Godzina



1. Ustawienia daty i godziny
2. Harmonogram
3. Harmonogram włączenia
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

8. User Admin – zarządzanie użytkownikami

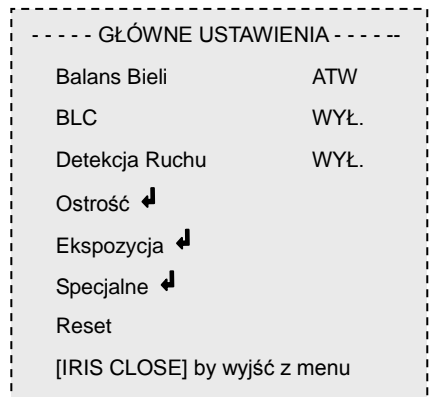
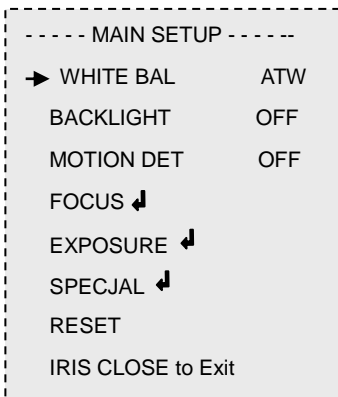
Dostęp wymaga podania hasła



1. Ustawienia konta administratora
2. Ustawienia konta użytkownika
3. Prawa użytkownika
4. Logowanie hasłem
5. Kasowanie pamięci
6. Powrót do nastaw fabrycznych
7. Standard obrazu
8. Reset głowicy
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

AD 5a. Pozycje menu “Camera Options” dla kamery firmy Samsung

5.1. Main Setup – Główne Ustawienia



5.2. Focus – Ostrość

----- FOCUS -----	
MODE	AUTO ↓
ZOOM TRACK	AUTO TRACK
ZOOM SPEED	FAST
D-ZOOM	ON ↓
ZOOM POS INIT	OFF
USER PRESET	OFF
LENS INIT	AUTO ↓
[IRIS CLOSE] to Exit	

----- OSTROŚĆ -----	
TRYB	AUTO ↓
PODĄŻANIE ZOOM	AUTO PODĄŻANIE
PRĘDKOŚĆ ZOOM	SZYBKA
CYFROWY-ZOOM	WŁ. ↓
POZ.INICJAL.ZOOM	WYŁ.
PRESET UYTK.	WYŁ. ↓
INICJAL.OBJEKT.	AUTO ↓
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu	

5.3. Camera Exposure – parametry kamery

----- Camera Exposure -----	
→ BRIGHTNES	50-----
IRIS	AUTO
SHUTTER	----
AGC	HIGH
SSNR	HIGH
SENS-UP	AUTO ↓
IRIS CLOSE to Exit	

----- EKSPOZYCJA KAMERY -----	
JASNOŚĆ	50-----
PRZYSŁONA	AUTO
MIGAWKA	----
WZMOCNIENIE	HIGH
RED. SZUMÓW	HIGH
SENS-UP	AUTO ↓
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu	

5.3. Special Setup – Ustawienia Specjalne

----- Special Setup -----	
DAY/NIGHT	AUTO ↓
DIS	OFF
SYNC	INIT
IMAGE ADJ ↓	
DISPLAY ↓	
IRIS CLOSE to Exit	

- USTAWIENIA SPECJALNE -	
DZIEŃ/NOC	AUTO ↓
STABILIZACJA OBRAZU	WYŁ.
SYNCHR.	WEW.
REGULACJA OBRAZU ↓	
WYŚWIETLANIE ↓	
IRIS CLOSE to Exit	

AD 5b. Pozycje menu “Camera Options” dla kamery firmy LG

5.1. Main Setup – Główne Ustawienia

<CAMERA SET MENU>	
→ FOCUS	↓
→ EXPOSURE	↓
WHITE BALACE	AUTO
DAY/NIGHT	AUTO ↓
MOTION DET	OFF
PRIVANCY MASK	OFF
3D-DNR	MID
SPECIAL	↓
RESET	↓
EXIT	↓

----- GŁÓWNE USTAWIENIA -----	
Ostrość	↓
Ekspozycja	↓
Balans Bieli	AUTO
Dzień/Noc	AUTO
Detekcja Ruchu	WYŁ.
Maski prywatności	WYŁ.
3D-DNR	ŚRED
Specjalne	↓
Reset	↓
Wyjście	↓

5.2. Focus – Ostrość

----- FOCUS -----	
FOCUS MODE	ZOOM TRIG
FOCUS DIST	50CM
ZOOM START	X1
ZOOM END	X324
ZOOM SPEED	QUICK
ZTRK MODE	AUTO
INITIAL SET	↓
EXIT	

----- OSTROŚĆ -----	
TRYB OSTRZENIA	ZE ZBLIŻENIEM
ODLEGŁOŚĆ OSTRZENIA	50CM
ZOOM OD	X1
ZOOM DO	X324
PRĘDKOŚĆ ZOOM	SZYBKĄ
TRYB ZTRK	AUTO
USTAWIENIA FABRYCZNE	↓
WYJŚCIE	

5.3. Camera Exposure – parametry kamery

----- Camera Exposure -----	
→ IRIS	AUTO
AGC	LOW
WDR/BLC	OFF
BRIGHTNES	50-----
SHUTTER	AUTO
SENS-UP	OFF
INITIAL SET	↓
EXIT	

--- -EKSPOZYCJA KAMERY --- -	
PRZYSŁONA	AUTO
WZMOCNIENIE	LOW
WDR/BLC	WYŁ
JASNOŚĆ	50-----
MIGAWKA	AUTO
SENS-UP	WYŁ
USTAWIENIA FABRYCZNE	↓
WYJŚCIE	

5.3. e

<SPECIAL MENU>	
CAMERA ID	0
D-EFFECT	OFF
COLOR	ON
FREEZE	OFF
SHARPNESS 34	-----
OSD	OFF
LANGUAGE	ENG
INITIAL SET	↓
EXIT	

<SPECIAL MENU>	
ID KAMERY	0
EFEKT CYFROWY	WYŁ
KOLOR	WŁ
ZAMROŻENIE	WYŁ
OSTROŚĆ 34	-----
WYŚWIETLANIE	WYŁ
JĘZYK	ANG
USTAWIENIA FABRYCZNE	↓
WYJŚCIE	

AD 6. Pozycje menu "Function Programming"

6.1. Preset

1. Number – wybór numeru pozycji

- Ustaw kursor (strzałkę) w pozycji "1. Number" i porusz joystick w lewo/prawo (lub naciśnij [OPEN]) – wejście do pola edycji numeru
- Za pomocą ruchów joysticka w lewo/prawo wybierz żadaną pozycję cyfry, naciśnij [OPEN]. Z linii 0~9 wybierz joystickiem (lewo/prawo) żadaną cyfrę i naciśnij [OPEN] by zatwierdzić wybór. Wybierz " " i naciśnij [OPEN] by zatwierdzić numer i powrócić do menu "Preset". Patrz Rys.1 ~ Rys.3.

-----Preset-----	
➔1.Number	
2.Set Preset	
3. Call Preset	
4. Delete Preset	
5. Name	
6. NameDisplay	OFF
IRIS CLOSE to Exit	

1~50 64~77 102~165	
001	↔
▲	
013456789	

Rys. 1

1~50 64~77 102~165	
001	↔
▲	
013456789	
▲	

Rys. 2

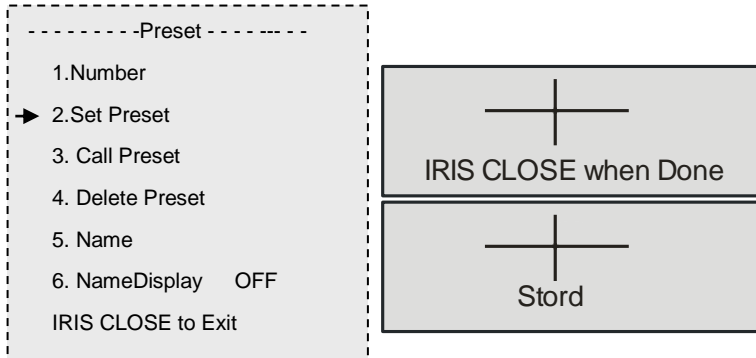
1~50 64~77 102~165	
001	↔
▲	
013456789	

Rys. 3

2. Set Preset – programowanie pozycji

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2

- Ustaw kursor (strzałkę) w pozycji "2. Set preset" i porusz joystick w lewo/prawo (lub naciśnij [OPEN]) – wejście do programowania pozycji.
- Ustaw kamerę, naciśnij [CLOSE] aby zatwierdzić ustawienie. Na ekranie pojawia się komunikat "Stored" (zapisano).

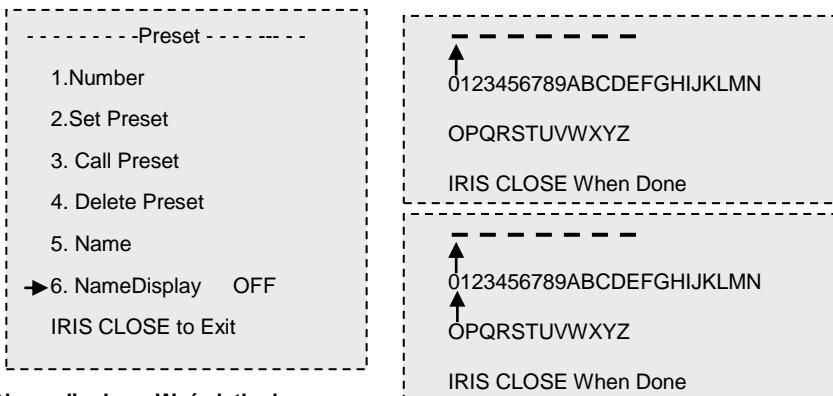


3. Call Preset – ustawienie kamery w pozycji presetu

4. Delete Preset – skasowanie wybranejgo presetu z pamięci

5. Name – nazwa presetu

- Ustaw kursor (strzałkę) w pozycji "5. Name" i porusz joystick w lewo/prawo (lub naciśnij [OPEN]) – wejście do programowania nazwy pozycji.
- Za pomocą ruchów joysticka w lewo/prawo wybierz żadaną pozycję znaku, naciśnij [OPEN]. Z linii znaków (0~9, A-Z) wybierz joystickiem (lewo/prawo) żądany znak i naciśnij [OPEN] by zatwierdzić wybór.
- Naciśnij [CLOSE] aby zatwierdzić nazwę i wrócić do menu Preset.



6. Name display – Wyświetlanie nazwy presetu

6.2. Program VectorScan – sekwencja działań.

Program VectorScan	
➔ 1. Number	1
2. Program a VectorScan	
3. Run a VectorScan	
4. Delete a VectorScan	
IRIS CLOSE to Exit	

1. Numer
 2. Programowanie tabeli (patrz niżej)
 3. Uruchom sekwencje
 4. Kasuj sekwencję
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

W tabeli do wyboru są opcje: Pr (Preset – Pozycja 1-128), Pt (Pattern – Trasa patrolowa 1-3), Vs (Vector Scan – Sekwencja działań 1-6). SP określa prędkość poruszania się od 1 do 9. Dwell to czas postoju od 1 99 sekund.

Program VectorScan 1			
Name	Num	SP	Dwell
1. _	_	_	_
2. _	_	_	_
3. _	_	_	_
4. _	_	_	_
IRIS CLOSE to Exit			

Sekwencja działań 1			
Nazwa	Nr	PR	Czas
1. _	_	_	_
2. _	_	_	_
3. _	_	_	_
4. _	_	_	_

6.3. Pattern – trasa patrolowa.

Można zaprogramować 3 trasy patrolowe, symulujące ręczne poruszanie kamery.

-----Pattern-----	
➔ 1. Number	1
2. Name	
3. Program a Pattern	
4. Run a Pattern	
5. Delete a Pattern	
6. Name Display	OFF
IRIS CLOSE to Exit	

1. Numer trasy
2. Nazwa trasy
3. Zaprogramuj trasę *)
4. Uruchom trasę
5. Kasuj trasę **)
6. Wyświetlanie nazwy trasy

*) [IRIS CLOSE] by wyjść z menu, ustaw kamerę i naciśnij [OPEN] by rozpocząć rejestrację

(Fig.1). Następnie przemieszczaj kamerę w żądanych kierunkach (maksymalnie 2 minuty). Aby

zakończyć zapisywanie trasy, naciśnij [CLOSE] (Fig. 2).

IRIS OPEN to begin

Fig 1

IRIS CLOSE when done

Fig 2

**) Po wybraniu opcji kasowania trasy, pojawia się pytanie o potwierdzenie. Naciśnij [OPEN] by zatwierdzić kasowanie ([CLOSE] aby zaniechać):

Are you sure to do this?
IRIS OPEN to confirm
IRIS CLOSE to cancel.

Fig 3

Press
OPEN

Please wait.....

Fig 4

6.4. Sector Setup – ustawienia sektorów

```

----Sector Setup----
➔ 1. Number          1
   2. Name
   3. Pan Start POS   0.0
   4. Pan End POS     0.0
   5. Tilt Start POS  0.0
   6. Tilt End POS    0.0
   7. Name Display    OFF
   IRIS CLOSE to Exit
    
```

1. Numer sektora (1~8)
2. Nazwa saektora
3. Pozycja startowa panoramowania
4. Pozycja końcowa panoramowania
5. Pozycja startowa wychylenia
6. Pozycja końcowa wychylenia
7. Wyświetlanie nazwy sektora
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

6.5. Mask Zone – maskowanie obszarów

W głowicach z modułem kamery firmy LG maski ustawiamy z poziomu menu modułu kamery (patrz punkt AD 5b – Opcje Kamery)

Maskowanie obszarów pozwala na zasłonięcie wybranych obszarów pola widzenia kamery.

```

-----Mask Zone-----
➔ 1. Number          1
   2. Mask Edit
   3. Mask Display    OFF
   IRIS CLOSE to Exit
    
```

1. Numer obszaru (1~4)
2. Edycja obszaru *)
3. Wyświetlanie maski
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

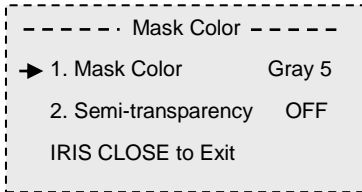
*) Edycja

Po wejściu do opcji edycji maski, ustaw w polu widzenia kamery dokładnie ten obszar, który chcesz zamaskować – za pomocą klawiszy NEAR, FAR (poziom), WIDE, TELE (pion). Po ustawieniu

obszaru naciśnij CLOSE aby zatwierdzić wybór i powrócić do menu maskowania obszarów.

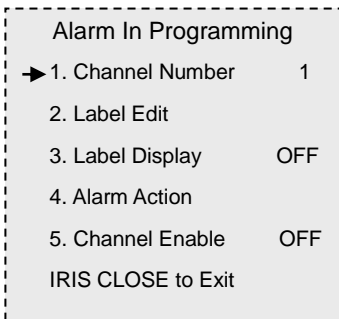
6.6. Mask Color – kolor maski

Funkcja nie jest dostępna z modułami firmy Samsung i LG.



1. Kolor maski
2. Półprzezroczystość
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

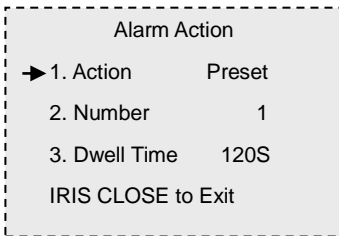
6.7. Alarm In Programming – programowanie wejść alarmowych



1. Numer wejścia
2. Nazwa wejścia
3. Wyświetlanie nazwy wejścia
4. Akcja alarmowa *)
5. Wejście aktywne(ON)/nieaktywne(OFF)
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

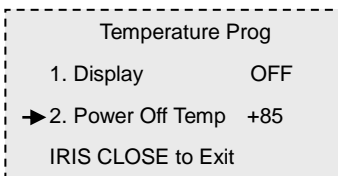
*) 4. Akcja alarmowa

Pojawia się okno programowania akcji :



1. **Action – wybór akcji:** Preset/VectorScan/Pattern(trasa)/PanScan(panoramowanie)/AutoScan
2. **Number – numer** wywołanej nastawy akcji (wybranej powyżej).
3. **Dwell Time – czas trwania akcji** (1-999 sekund).

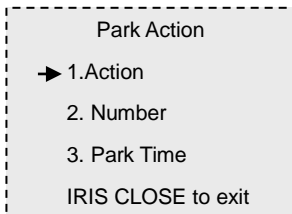
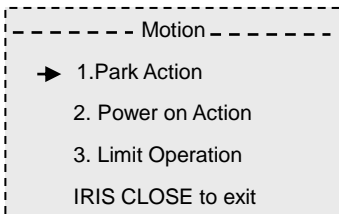
6.8. Temperature Prog – programowanie temperatury



1. Wyświetlanie temperatury
2. Temperatura wyłączenia głowicy (-99~+99)
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

6.9. Motion – ruch głowicy

W tym menu definiujemy zachowanie kamery: po zadanyim czasie bezczynności (Park action), po włączeniu zasilania (Power on action) oraz możemy ograniczyć zakres poruszania (Limit operation).



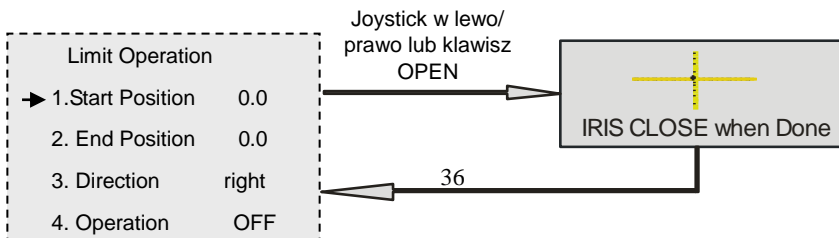
1. Parkowanie – akcja po czasie bezczynności *)
 2. Akcja po włączeniu zasilania *)
 3. Ograniczenie sterowania **)
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

*) Akcja po bezczynności / włączeniu zasilania:

1. **Action – akcja:** None (brak)/Preset / VectorScan/Pattern (trasa) / PanScan (panoramowanie) // AutoScan.
2. **Number – numer** wybranej w punkcie 1. Akcji
3. **Park Time – czas postoju** (1-999 sekund).

**) Ograniczenie sterowania

1. Start Position – start przedziału



Wybierz punkt i naciśnij CLOSE by zatwierdzić

2. **End Position – koniec przedziału.** Programowanie jak wyżej.
3. **Direction – kierunek** (lewo/prawo) między punktami startu i końca
4. **Włączenie i wyłączenie ograniczenia**

AD 7. Pozycje menu “Date/Time”

Date Time Setup – ustawienia daty i godziny

Date Time Setup	
➔ 1. Clock Display	ON
2. Date Display	ON
3. Display Mode	Y/M/D
4. Date Time Modify	
IRIS CLOSE to exit	

1. Wyświetlanie zegara
2. Wyświetlanie daty
3. Tryb wyświetlania daty
4. Programowanie daty i godziny
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

Schedule - harmonogram

Schedule	
➔ 1. Number	1
2. Program	
3. Enable	OFF
IRIS CLOSE to exit	

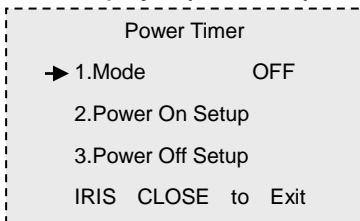
1. Numer harmonogramu (1~8)
2. Programowanie *)
3. Harmonogram aktywny (ON) / nieaktywny (OFF)
[IRIS CLOSE] by wyjść z menu

*) Programowanie

Program	
➔ 1. Action	Preset
2. Number	1
3. Mode	Each day
4. Start Time	
5. End Time	
IRIS CLOSE to exit	

1. **Action – wykonywana akcja:** None (brak) / Preset / VectorScan / Pattern (trasa)/PanScan (panoramowanie) / AutoScan.
2. **Number – numer akcji** wybranej w p. 1.
3. **Mode – tryb uruchamiania:** Each day (codziennie) / Workday (dni robocze) / Weekend / Mon (Pon.) / Tue (Wt.) / Wed (Śr.) / Thu (Czw.) / Fri (Piąt.) / Sat (Sob.) / Sun (Niedz.).
4. **Start Time – start i 5. End Time – koniec:** wprowadź godzinę, minuty, sekundy.

Power Timer – pory włączenia urządzenia

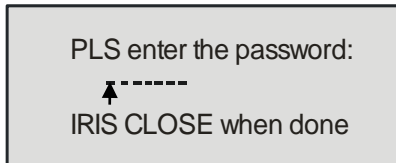


1. Tryb działania *)
 2. Godzina włączenia zasilania
 3. Godzina wyłączenia zasilania
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

*) **Mode – tryb działania:** Each day (codziennie) / Workday (dni robocze) / Weekend / Mon (Pon.) / Tue (Wt.) / Wed (Śr.) / Thu (Czw.) / Fri (Piąt.) / Sat (Sob.) / Sun (Niedz.).

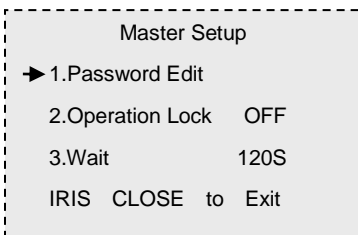
AD 8. Pozycje menu “User Admin”

Aby wejść do menu zarządzania użytkownikami, należy podać hasło administrator (fabrycznie: 000000)

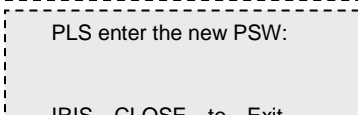


Uwaga: Cyfry hasła (w oknach wprowadzania zmiany haseł) wprowadza się identycznie, jak cyfry przy podawaniu numeru presetu – patrz: „6.1. Preset”. Nowe hasło należy wprowadzić dwukrotnie.

8.1. Master Setup - administrator



1. Edycja hasła (patrz rysunek niżej)
 2. Blokada obsługi
 3. Czas bezczynności do blokady
- [IRIS CLOSE] by wyjść z menu





	Komenda	Hasło fabryczne
Użytkownik	93+naciśnij PSET	111111
Administrator	92+ naciśnij PSET	000000

8.2. Operator Setup - użytkownik

Operator Setup	
➔ 1.Password Edit	
2.Operation Lock	OFF
3.Wait	120S
IRIS CLOSE to Exit	

1. Edycja hasła (patrz rysunek niżej)
2. Blokada obsługi
3. Czas bezczynności do blokady [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

8.3. Authorization – prawa użytkownika

Administrator może ograniczyć użytkownikom prawa dostępu do niektórych funkcji sterujących. Wybierz ON dla funkcji dozwolonych, OFF – dla funkcji zabronionych użytkownikom.

Authorization	
➔ 1.Program Preset	ON
2.Call Preset	ON
3.Camera Setup	ON
4. Program Pattern	ON
5. Run Pattern	ON
6. Program VectorScan	ON
7. Run VectorScan	ON
8. Program Date/Time	ON
9. Program Alarm	ON
10. Operate Dome Menu	ON
IRIS CLOSE to exit	

1. Programowanie pozycji
2. Wywołanie pozycji
3. Dostęp do ustawień kamery
4. Programowanie tras
5. Uruchamianie tras
6. Programowanie sekwencji działań
7. Uruchamianie sekwencji działań
8. Programowanie daty/godziny
9. Programowanie wejść alarmowych
10. Dostęp do menu głowicy [IRIS CLOSE] by wyjść z menu

8.4. f

8.5. c

8.6. L

łączeniu (ON – wł, OFF – bez hasła).

w głowicy do wartości fabrycznych

8.7. Color System – wybór standardu kolorów (PAL/NTSC)

8.8. Dome Reset – restart głowicy

Rozdział 4 Funkcje specjalne i specyfika głowicy

Skróty do funkcji specjalnych

Instrukcja obsługi głowic obrotowych Introx G1 oraz G2

1-50, 64-77,102-165 przytrzymaj PSET	Zapis pozycji kamery
1-50, 64-77,102-165 naciśnij PSET	Wywołanie pozycji kamery
51 przytrzymaj PSET	Wywołanie pierwszych 16 pozycji w sekwencji
51 naciśnij PSET	Prędkość dla „Skanowania Panoramicznego pomiędzy dwoma punktami” i „Skanowania Panoramicznego 360°”
52 przytrzymaj PSET	Punkt startowy „Skanowania Panoramicznego pomiędzy dwoma punktami”
53 przytrzymaj PSET	Punkt końcowy „Skanowania Panoramicznego pomiędzy dwoma punktami”
52 naciśnij PSET	Uruchomienie „Skanowania Panoramicznego pomiędzy dwoma punktami”
55 naciśnij PSET	BLC WŁ.
55 przytrzymaj PSET	BLC WYŁ
56 naciśnij PSET	Auto dzień/noc
56 przytrzymaj PSET	Tryb pracy: dzień
57 naciśnij PSET	OSD kamery WŁ./WYŁ.
57 przytrzymaj PSET	Informacja o kamerze WŁ./WYŁ.
58 naciśnij PSET	Cyfrowy zoom WŁ.
58 przytrzymaj PSET	Cyfrowy zoom WYŁ.
59 naciśnij PSET	Ostrość automatyczna
59 przytrzymaj PSET	Ostrość ręczna
60 naciśnij PSET	Automatyczna przysłona
60 przytrzymaj PSET	Ręczna przysłona
61 naciśnij PSET	Automatyczny Balans Bieli
61 przytrzymaj PSET	Ręczny Balans Bieli

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2

62 naciśnij PSET	Balans Bieli do pracy wewnętrznej
62 przytrzymaj PSET	Balans Bieli do pracy zewnętrznej
63 naciśnij PSET	ATW- Balans Bieli
63 przytrzymaj PSET	Balans Bieli -Naciśnij i ustaw
80 naciśnij PSET	Uruchomienie śledzenia (tylko z modułem IN-G2-ATR)
80 przytrzymaj PSET	Trasa patrolowa 1
81 naciśnij PSET	Zatrzymanie śledzenia
81 przytrzymaj PSET	Trasa patrolowa 2
82 przytrzymaj PSET	Trasa patrolowa 3
83 naciśnij PSET	Sekwencja działań 1
84 naciśnij PSET	Sekwencja działań 2
85 naciśnij PSET	Sekwencja działań 3
86 naciśnij PSET	Sekwencja działań 4
87 naciśnij PSET	Sekwencja działań 5
88 naciśnij PSET	Sekwencja działań 6
89 naciśnij PSET	Zamrożenie obrazu
89 przytrzymaj PSET	Rozmrożenie obrazu
90 naciśnij PSET	Wejście do menu ustawień głowicy i kamery
91 naciśnij PSET	Przywołanie ostatniej pozycji, w której kamera przebywała dłużej niż 10 sekund.
92 naciśnij PSET	Logowanie administratora
93 naciśnij PSET	Logowanie użytkownika
101 naciśnij PSET	Uruchomienie „Skanowanie Panoramowania 360
171-186 naciśnij PSET	Wywołanie alarmów 1-16

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2

230 naciśnij PSET	Po zgubieniu śledzonego obiektu wraca do Pozycji 1 (ustawienie domyślne)
231 naciśnij PSET	Po zgubieniu śledzonego obiektu zatrzymuje śledzenie
232 naciśnij PSET	Po zgubieniu śledzonego obiektu pozostaje w trybie śledzenia
233 naciśnij PSET	Czułość śledzenia: niska
234 naciśnij PSET	Czułość śledzenia: średnia (ustawienia domyślne)
235 naciśnij PSET	Czułość śledzenia: wysoka
236 naciśnij PSET	Wielkość obiektu: mała
237 naciśnij PSET	Wielkość obiektu: średnia (ustawienia domyślne)
238 naciśnij PSET	Wielkość obiektu: duża
239 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 5 sekund
240 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 10 sekund
241 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 15 sekund
242 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 20 sekund
243 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 25 sekund
244 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 30 sekund
245 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 35 sekund
246 naciśnij PSET	Czas zgubienia: 40 sekund
247 naciśnij PSET	Automatyczne zbliżanie: włączone
248 naciśnij PSET	Automatyczne zbliżanie: wyłączone (ustawienia domyślne)

Dostępne numery pozycji:

Pozycje kamery: 1-50, 64-77,102-165 (łącznie 128)

Pozycje wywołujące funkcje specjalne: 51-63, 78-101

Uwaga: Sposób obsługi pozycji zależy od rodzaju używanego pulpitu sterującego.

Programowanie pozycji – pulpit IN-420KL:

Wprowadź numer pozycji i PRZYTRZYMAJ [PSET]

Wywołanie pozycji – pulpit IN-420KL:

Wprowadź numer pozycji i NACIŚNIJ [PSET]

2. Domyślna trasa patrolowa:

- a) Po komendzie **“51+przytrzymanie [PSET]”**, głowica uruchamia domyślną trasę patrolową: automatycznie przemieszcza się pomiędzy pierwszymi 16-ma pozycjami (pozycje nie zaprogramowane są pomijane).
- b) Czas pozostawania w każdej z pozycji wynosi 5 sekund.
- c) Sposób uruchamiania pozostałych 6 domyślnych tras zależy od stosowanego typu pulpitu – sprawdź w instrukcji obsługi pulpitu.

3. Funkcja Skanowania Panoramicznego Pomiędzy Dwoma Punktami “Pan Scan” :

- a) Głowica automatycznie przemieszcza się pomiędzy dwoma wybranymi punktami.
- b) Aby zaprogramować punkt startu, użyj komendy **“52+Przytrzymaj [PSET]”**; punkt końcowy: **“53+Przytrzymaj [PSET]”**.
- c) Ustawienie prędkości skanowania liniowego: utrzyмай stałą prędkość przez 3 sekundy, a następnie użyj komendy **“51+Naciśnij [PSET]”** – prędkość zostanie zaprogramowana.
- d) Aby uruchomić Skanowanie Panoramiczne, użyj komendy **“52+Naciśnij [PSET]”**.
- e) Czas pozostawania w pozycjach startu i końca wynosi 2 sekundy.

4. Funkcja Skanowanie Panoramiczne 360° „Auto-Scan”

Podczas ręcznego panoramowania, utrzyмай kierunek (joystick) przez 3 sekundy, następnie użyj kombinacji: **“101+Naciśnij [PSET]”** – głowica będzie automatycznie kontynuowała ruch poziomy.

Rozdział 5 Usuwanie usterek

Opis usterki	Możliwa przyczyna	Rozwiązanie	Uwagi
Brak ruchu i obrazu po	Źle podłączony kabel zasilania.	Sprawdź kabel i zasilacz 24V AC.	Wszystkie połączenia wykonaj ściśle według

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2

włączeniu zasilania.	Uszkodzenie modułu zasilania głowicy	Wymień moduł	instrukcji
	Brak połączenia na pierścieniu ślizgowym	Wymień pierścień	
	Uszkodzona płyta główna	Wymień	
Po włączeniu zasilania kamera porusza się, lecz nie ma obrazu	Nie włączony monitor Niepoprawne połączenie kamera-głowica	Włącz monitor wg. instrukcji Wymień kabel połączeniowy lub wymień kamerę	Odczekaj 45 sekund od włączenia kamery.
Nie można wyświetlić menu po zakończeniu autotestu	Niepoprawna komenda	90+naciśnij PSET	Po zakończeniu autotestu, menu może być wyświetlone tylko jeśli widać obraz z kamery
	Usterka modułu OSD	Wymień moduł OSD	
Zniekształcony tekst lub obraz	Interferencja z polem elektrycznym lub kamera skierowana na ekran monitora	Podłącz uziom głowicy, sprawdź (wyłącz) źródła zakłóceń (nadajniki, generator itp.); skieruj kamerę w inną stronę	Stosuj ekranowane przewody wizyjne
	Zawieszenie systemu	Zrestartuj głowicę	
Po włączeniu zasilania nie włącza się autotest	Autotest uruchamiany jest po otrzymaniu komendy sterującej z pulpitu	Podłącz pulpit, zaprogramuj protokół, prędkość i adres głowicy	Tekst jest wyświetlany
Nie można zatrzymać panoramowania (na przemian obraca się	Płyta OSD jest źle połączona z płytą główną lub uszkodzony przełącznik fotoelektryczny	Popraw płytę OSD lub wymień ją	Przerywacz panoramowania powinien być umieszczony w 2/3 złącza przełącznika fotoelektrycznego

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2

i zatrzymuje)	Przerywacz panoramowania jest ustawiony niewłaściwie	Wyrównaj położenie przerywacza	
Podczas normalnej pracy kamera wykonuje pełny obrót w trakcie sterowania	System sprawdza dane	Działanie normalne	Jeśli zdarza się często, wyrównaj przerywacz panoramowania i sprawdź, czy połączenie nie jest zbyt ściśle.
Zakres ruchu pionowego nie mieści się w przedziale 90±2 stopnie, duże odchylenia	Usterka występuje podczas ruchu w pionie. Może być spowodowana przeszkodą mechaniczną – kamera blokuje się	Sprawdź i popraw mocowania mechaniczne kamery	
Autotest w porządku, nie można sterować	Źłe ustawienia	Ustaw protokół, prędkość i adres	
	Źle podłączona magistrala sterująca	Sprawdź magistralę	
Mała wrażliwość na sterowanie	Duży spadek napięcia lub za długa magistrala	Dodaj wzmacniacz RS-485	Najczęściej występuje błąd połączenia
	Źle podłączona magistrala	Sprawdź połączenia	
	Uszkodzony pierścień ślizgowy	Wymień pierścień	
	Uszkodzone filtry przepięciowe RS-485	Wymień filtry	

Instrukcja obsługi głowic obrotowych IntroX G1 oraz G2

Nie działa wywołanie funkcji	Usterka spowodowana interferencją szumów	Zrestartuj głowicę	
Co jakiś czas kamera wykonuje akcję automatyczną	Brak komunikacji z głowicą	Zmień ustawienie	
Jedna głowica reaguje poprawnie, zaś inne nie	Niepoprawne ustawienia parametrów lub błąd w okablowaniu	Sprawdź ustawienia i okablowanie	



ul. Piomyka 2

02-490 Warszawa

tel. 22 863-63-53

www.janexint.com.pl

janex@janexint.com.pl