

■ Klavye Protokolünü Seçme

1. Protokol Ayarları: [CALL]+[200]+[ON] basınız, LCD ekranda “Display: Select Protocol ” görüntülenecektir, seçmek istediğiniz protokolü joystick ile sağ sol yaparak seçebilirsiniz, kaydetmek için [Enter] ‘a basınız.

2. Protokol Tipi:

- ◆ PELCO-D 2400bps
- ◆ PELCO-P 4800bps
- ◆ PELCO-P 9600bps
- ◆ COP-2 9600bps

■ Kameranın yönlendirilmesi

1. Speed Dome Kameranın adresini seçiniz: [CAM]+[N]+[Enter]

Görüntüleme: Geçerli CamID: 001

Tanım: N —0 dan 255’e kadar numara

Fonksiyon: Kontrol edilecek kameranın adresini seçiniz. Seçilen N’nin değeri speeddome kameranın adresi ile konfirme edildiğinde kamera kontrol altında demektir.

2. Preset Pozisyonunu ayarlamak: [PRESET]+[N]+[Enter]

Görüntüleme: Preset No: 001

Tanım: N —1 den 255’e kadar preset pozisyonu numaraları

Fonksiyon: Geçerli pozisyonu kaydedin ve No.N’ye bakınız.

3. Preset Pozisyonu Çağırma: [CALL]+[N]+[Enter]

Görüntüleme: Numara Çağırma: 001

Tanım: N — 1 den 255’e kadar preset numaraları

Fonksiyon: N preset pozisyonundaki numaranın pozisyonuna kamerayı transfer ediniz.

4. Preset Pozisyonunu iptal etme:[PRESET]+[N]+[OFF]

Görüntüleme: Preset No: 001

Description: N — 1 den 255’e kadar preset pozisyonu numaraları.

Fonksiyon: Kayıtlı preset pozisyonu numarasını siler.

5. Gezinme Yolunu ayarlama (COP-2, PELCO-D, PELCO-P mümkündür):

◆ Yol ayarlarının Durumunu giriniz: [SHOT]+[N]+ [ON] (N: 1’den 6’ya kadar yol sayısı).

Görüntüleme: Track = 01 Sum = 06

Tanım: Başlangıç olarak Yol No.1 ayarlıdır, toplam 6 preset noktası bulunmaktadır.

◆ Yol düzenleme: sayfanın altını düzenlemek için [TELE], üstünü düzenlemek için [WIDE]!a basınız. Her yol 16 preset noktası içerir. Ayrıca her preset pozisyonu için çalışma hızı, dwell zamanı da mevcuttur.

Görüntüleme: No.: 01 Point: 001 → Tanım: Yoldaki ilk preset pozisyonu 001’dir.

Görüntüleme: No.: 01 Speed: 001 → Tanım: Yoldaki ilk preset noktasının hızı 1. seviyedir.

Görüntüleme: No.: 01 Time: 004 → Tanım: Yoldaki 1. Presetin dwell zamanı 4 sanitedir.

◆ Hız Düzeyi: 1-8 arası en düşük seviyeden en yüksek seviyeye kadar.Dwell zamanı: 1 den 255’e kadar.

◆ No. N preset noktası No. 0 olarak ayarlandığında, No.N den önce ayarlanan bütün yollar geçerliliğini yitirecek ve bütün numaralar, hız ve bekleme zamanları otomatik olarak 0 olacaktır.

◆ Yollar ayarlandıktan sonra, kaydetmek ve çıkmak için OFF'a basınız veya kaydetmeden çıkmak için joystick'e basınız.

6. Gezinme Yollarını Çalıştır: **[SHOT]+[N]+ [Enter]**

Görüntüleme: **Input Tour No: 01**

Tanım: N — 1'den 6'ya kadar yolların numarası.

Fonksiyon: N yolunu tur yaptırabilir veya joystick'e basarak turu durdurabilirsiniz.

7. Gezinmeyi Durdurma: **[SHOT]+[N]+ [OFF]**

Görüntüleme: **Input Tour No: 01**

Tanım: N — 1'den 6'ya kadar yolların numarası..

Fonksiyon: N yolunu tur yaptırabilir veya joystick'e basarak turu durdurabilirsiniz..

8. Gezinme yolunun İptali: **[SHOT]+[N]+ [OFF]** (“ **Clear Tour OK** ”görüntülene ne kadar OFF butonuna basınız)

Görüntüleme: **Input Tour No: 01**

Tanım: N — 1'den 6'ya kadar yolların numarası.

Fonksiyon: No. N yolunu siler:

9. Auto Pan ON (Operation of COP-2 Protocol): **[AUTO]+[P1]+[ON]+[P2]+[OFF]**

Görüntüleme: **Input 1st No: 001**

Tanım: P1—— 1'den 255'e kadar preset noktalarının taranmasına başlanması (ayarlanmış olması gereken)

Görüntüleme: **Input 2nd No: 002**

Tanım: P2—— 1'den 255'e kadar preset noktalarının taranmasına başlanması (ayarlanmış olması gereken)

Eğer P1 = P2 veya P1 ve P2 çakışırsa, speed dome 360° tarama yapar.

Not:

(1) PELCO-D ve PELCO-P Protokolleri için yollar aşağıdaki gibidir:

- ◆ Taramanın başlaması için ayarlanması: Speed dome'u taramaya başlama pozisyonuna alın, işlem **[AUTO]+[ON]** dur
- ◆ Taramanın sonlanması için ayarlanması: Speed dome'u taramayı bitirme pozisyonuna alın, işlem **[AUTO]+[OFF]**
- ◆ Otomatik Pan'ın çalışması: **[AUTO]+[ENTER]**

(2) Otomatik Pan işlemi aşağıdaki parametreleri içerir. Tarama işlemine başlamadan önce Otomatik Pan komutu kullanarak aşağıdaki parametreleri ayarlamalısınız. Taramayı durdurmak için scan Stop komutunu veya PT scan stop komutunu kullanabilirsiniz. Tarama durumlarının ayarları:

- ◆ Otomatik Pan Pozisyonu(İlk tanımlama pozisyonu,ikinci tanımlama pozisyonu)
- ◆ Otomatik Pan Hızı ve Yönü.

10. Otomatik Pan'ın Durdurulması: **[AUTO]+[OFF]** (sadece COP-2 protokolü içindir)veya durdurmak için joystick'e basınız.