

用户手册

SZLL-188

79GHz 道闸防砸雷达



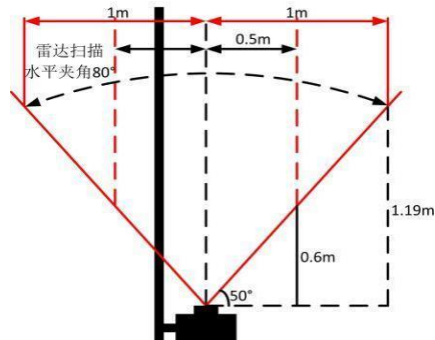
一、使用方法

在使用 79GHz 道闸防砸雷达时，请参照以下使用方法：

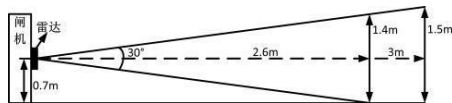
- (1) 参照本手册的【**检测范围**】，确认本雷达是否能够满足现场使用需求。
- (2) 参照本手册的【**安装说明**】，在闸机机箱上选取合适的位置安装雷达。
- (3) 参照本手册的【**线束说明**】，正确连接雷达供电电源和道闸控制接口，雷达需使用 DC +9~24V 独立电源供电，**严禁使用 AC 220V 或闸机主板电源。**
- (4) 参照本手册的【**参数配置**】，根据现场情况，合理配置雷达参数；如果闸杆类型为非直杆（含栅栏杆、广告杆、曲臂杆、空降闸等），**必须进行动态校准**，具体步骤参照本手册的【**校准方法**】。
- (5) 参照本手册的【**测试验收**】，在完成雷达参数配置和动态校准（非直杆）后进行测试验收。

二、检测范围

(1) 检测范围俯视图

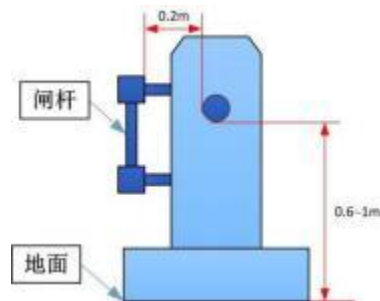


(2) 检测范围平视图



三、安装说明

- (1) 雷达安装时，指示灯朝上，上下两颗螺丝工垂直，雷达安装在来车方向，前后一米五没遮挡物体，并遥控闸杆落下。
- (2) 雷达距离车辆行车地面的安装高度为 0.60~ 1.0m（小车出入口建议安装高度为 0.7m，**如果有大型车辆出入，建议安装两个雷达，安装高度分别为 0.6m 和 1.0m**）；水平位置安装在闸机机箱中间部位，并**距离闸杆 0.2m**。



三、安装说明

- (3) 雷达需使用 DC +9~24V 独立电源供电（**严禁使用 AC 220V 或闸机主板电源**），并确保雷达检测范围内无行人、车辆等干扰目标；给雷达上电观察雷达绿灯的状态，**雷达绿灯慢闪，表示雷达未配置，此时雷达无法正常工作，当完成配置后，雷达才能正常工作。**
- (4) 在道闸侧面离杆 0.25m，离地面 0.7m 处用电钻钻一个直径 11mm 的孔（大车离杆 0.25m，离地 1.1m）。
- (5) 将雷达线束穿过 11mm 的过线孔伸入机箱内部，用 2 颗自攻螺钉将雷达垂直固定在机箱上，螺钉务必拧紧确保雷达不出现晃动的情况。
- (6) 参照本手册的【**线束说明**】，正确连接雷达供电电源和道闸控制接口，雷达需使用 DC +9~24V 独立电源供电，**严禁使用 AC 220V 或闸机主板电源。**

四、线束说明

颜色	线缆标识	说明
红	DC12V	电源正极
黑	GND	电源负极
橙	地感	接入闸机地感
白	公共端	接入闸机公共端
绿	蓝牙唤醒按钮	雷达在断开连接十分钟后关闭蓝牙，可短按线束按钮唤醒蓝牙。
黄		

五、指示灯说明

颜色	定义	状态	说明
红	功能指示	灭	功能异常
		亮	功能正常
绿	目标指示	灭	无目标
		亮	有目标

六、参数配置

(1) 扫码关注公众号获取雷达调试步骤。



(2) 参数配置

- A. 连接雷达，进入基础参数页面。
- B. 完成闸杆杆长（指闸机机箱外杆长，比实际车辆行车通道短 0.3~0.5m）、落杆延时、人车区分、固定方式、闸杆类型等参数配置。
- C. 点击<参数写入>按键，完成配置。

(3) 如果闸杆类型为非直杆（含栅栏杆、广告杆、曲臂杆、空降闸），**必须进行动态校准**，具体步骤参照【校准方法】。

(4) 如果车辆行车路面有铁轨、井盖、障碍物等干扰雷达检测的物体，**必须进行环境校准**，具体步骤参照【校准方法】。

七、校准方法

(1) 动态校准

- A. 遥控闸杆落下，并移除车道内杂物。
- B. 点击微信小程序<动态校准>按键，雷达绿灯快闪，雷达进入校准状态。
- C. 在动态校准状态，遥控闸杆起落各 5 次，确保此时雷达检测范围（雷达左右两侧各 2.0m 的矩形区域）内无行人、车辆等干扰目标。
- D. 点击微信小程序<完成>按键，雷达绿灯熄灭，校准完成。

(2) 环境校准

- A. 遥控闸杆抬起，并移除车道内杂物。
- B. 点击微信小程序<环境校准>按键，雷达绿灯快闪，雷达进入校准状态。
- C. 环境校准持续 3 秒，确保此时雷达检测范围(雷达左右两侧各 2.0m 的矩形区域）内无行人、车辆等干扰目标。
- D. 待雷达绿灯熄灭，校准完成。

八、测试验收

- (1) 雷达上电，红灯闪烁 3 次。
- (2) 雷达检测范围内无行人、车辆等干扰目标，遥控闸杆起落，绿灯保持常灭。
- (3) 遥控闸杆抬起，配置雷达参数为人车区分模式，人进入雷达检测范围，绿灯亮；人离开雷达检测范围，绿灯灭，闸杆不落下。
- (4) 遥控闸杆抬起，配置雷达参数为人车不区分模式，人进入雷达检测范围，绿灯亮；人离开雷达检测范围，绿灯灭，闸杆落下。
- (5) 遥控闸杆抬起，配置雷达参数为人车区分或人车不区分模式，车进入雷达检测范围，绿灯亮；车离开雷达检测范围，绿灯灭，闸杆落下。
- (6) 等待 15 分钟，微信小程序无法搜索到雷达；短按线束按钮，小程序可再次搜索到雷达并成功连接。

九、注意事项

- (1) 如果有大型车辆出入，建议安装两个雷达，安装高度分别为 0.6m 和 1.0m。
- (2) 避免出现特大角度拐入、拐出情况。
- (3) 雷达需使用 DC +9~24V 独立电源供电，严禁使用AC 220V 或闸机主板电源。
- (4) 雷达在断开连接十分钟后关闭蓝牙，可短按线束按钮唤醒蓝牙。
- (5) 如果闸杠类型为非直杆（含栅栏杆、广告杆、曲臂杆、空降闸等），必须进行动态校准，具体步骤参照【校准方法】。
- (6) 高级参数在通常情况下无需配置，如有需要请在厂家技术人员指导下配置。
- (7) 非直杆在动态校准完成后若存在安装位置变动或者基础参数、高级参数变动情况，需要重新进行动态校准。
- (8) 当雷达表面覆盖异物时（如雨雪，灰尘等），需及时清理，保证性能。
- (9) 雨雪冰冻天气，闸杆结冰需及时处理。