79G 毫米波雷达小助手使用手册

内置蓝牙版



注意事项

使用前请仔细阅读

 存在物流园拖挂车场景,一个雷达存在盲区,需要上下各安装 一个雷达来保证过车。雷达安装不能与杆子平齐。小车安装高度: 雷达下沿到行车地面 60cm-65cm。拖挂车安装高度:雷达下沿到 行车地面 100cm-110cm。

 雷达前方有车牌识别或者其他物体遮挡,必须单独用立柱安装 雷达,避开遮挡物体。

地面井盖较多,或者大面金属铁板的场景不建议使用,小面积的井盖或者轨道可以使用(需要跟厂家技术确认)。

大拐角场景不建议使用雷达,人车混行道路及人行道行人会干扰雷达不建议使用雷达。

5. 同进同出场景,要求现场车辆一车一杆,不可跟车,不要在杆 下停留。

 广告杆、栅栏杆、空降杆,雷达安装位置最好是靠来车方向 为佳,如果条件不允许,要求一车一杆,不要在杆下停留。

7. 不可以使用道闸主板 12V 输出供电,需要用独立的 12V 1A~2A 电源供电。

8. 杆子在落杆角度超过 45 度时, 雷达对闯入的物体检测灵敏度 会下降。

一,安装说明(示意图)

雷达指示灯朝上,垂直安装在道闸箱体上。
 小车安装高度:雷达下沿到地面 60cm-65cm。
 大车安装高度:雷达下沿到地面 100cm-110cm。
 雷达与杆子间隔: 20cm。
 安装如下图所示:



2. 开孔及固定

雷达通过底部螺丝+3M 胶贴与箱体固定,需在道闸箱体开两个孔位,推荐开孔器规格:大孔 M16,小孔 M5。详情如图所示:



3, 接线说明

雷达红色线接 12V 独立电源正极 雷达黑色线接 12V 独立电源负极 雷达蓝色线接道闸主板公共 雷达橙色线接道闸主板地感

序号	线缆标识	颜色	说明
1	DC-IN	红	12V 电源正极
2	GND	黑	12V 电源负极
3	GND	白	<u>十</u> 灾 (2)
4	Кеу	白灰	1 1女 7年
5	OPEN	黄	地感
6	PUBLIC	紫	公共
7	RS485-B	橙	
8	RS485-A	棕	485 调试端口

一、雷达蓝牙连接

- 1、注意事项:
 - ① 雷达使用 12V 直流独立供电,勿直接使用 220V 交流供电。
 - ② 小程序连接不上/搜索不到雷达蓝牙,雷达重新断电通电一次。

2、打开手机<mark>蓝牙、定位</mark>,然后微信扫一扫二维码,或者小程序搜索"雷达小助 手",进入"雷达小助手"小程序,使用前,请认真阅读注意条款。

	HD a	⁴⁶ .all		i 2 T	⊇⊧9:04
	连接	医牙 点击下方连持	妾按钮	•••	0
			注意事项	2	×
		1.存在物流园 区,需要上下行 安装不能与杆 达,一台离地面 100~110cm;	使用前请仔细祸 ^{他挂车场景,一} 各装一个雷达来 子平齐,大小车 面60~70cm,一]读 个雷达存在盲 保证过车;雷达 建议安装两台雷 台离地面	I
		 2.每次参数设置 保持关闭状态; 3.雷达前方有望 	≝、环境标定、 ∈牌识别或者其	重启都需要闸杆 他金属目标物体	
		场景,必须单¾ 4.井盖轨道比轴 的场景不建议((1) 由立柱安装雷 交多的路面或者 使用(小面积的	达; 金属面积比较大 井盖或者轨道可	
		5.大拐角场景不	需要与/ 家端以 下建议使用雷达 2. 更 文 现 场 左 辆	/ , ; 	
		6.同逆向出场员 杆下停留,不可 7 广告杆 栅机	ぇ安尔垅吻千衲 可跟车; ≅杆 空降阃	平 11 小女任 雪达安奘位署最	
	雷达	好是靠车的来3 求一车一杆不到	车方向为佳。如 要在杆下停留;	条件不允许,要	
\mathbf{O}		8.不可用道闸挡 立的12V电源,	空制板12V输出(1A~2A供电;	共电,需要用独	
	回任	9.闸杆在落杆起 检测会变得不是	^{迢过45%} 时,雷 灵敏;	达对闯入的物体	
	蓝牙	10.使用小程序 是否为所设值,	设置完参数保存 再进行环境标	序后读取查看参数 定;	K.
	蓝牙		我已阅读确	认	
0	((• 连) 〔 接 酢			更多
· · · · · ·			0	\triangleleft	



4、出现如下弹框,单击对应蓝牙 ID 开始连接。

© ⊨ 46	((î•		© ©	9:49 🔳
连接蓝牙				• •
			中文	English
		1	3	
	正在搜索中,谋	违择 您要	连接的蓝牙	×
0	G3 04:7F:0E:15:53:1	F	信号	: 55
雷达				
固件版本				
((•)) 连接	の置	(□ ◇ □□ 更多
	\triangleleft	\bigcirc		

① 选择对应蓝牙连接成功显示(如图一)

② 请在 20 秒内快速按一次雷达线序上的小黑按钮,连接成功后显示(如图二)

为防止恶意连接雷达蓝牙,篡改雷达参数, 加入雷达小按键确认保护策略。



注意:1,如果连接失败,重开小程序、雷达重新供电进行连接。 2,雷达型号,固件版本,蓝牙名称,蓝牙地址,都必须是显示设备 ID 才算连接成功

二、雷达功能配置说明

1、雷达参数快速调试步骤



参数说明

- 1、杆长设置:设置的长度是从雷达开始算起,向前检测长度。(0.5 米-6 米)
- 2、杆类型: 直杆, 非直杆(包含广告杆,栅栏杆,空降杆,曲臂杆)
- 3、固定方式:依据现场道闸固定类型,可参考程序上方示意图。
- 4、人车区分:默认关闭,特殊场景可适当开启。
- 5、保存参数: 设定完雷达参数或者更改雷达参数, 必须保存参数。

2、读取参数功能:读取当前雷达设置参数

3、恢复出厂设置功能:点击并确认(慎用),使雷达恢复到出厂设 置参数(默认 2.5 米,左固定,直杆)。

4、雷达环境标定:雷达参数设置完毕以后,必需环境标定以后才可以正常使用雷达。

操作步骤:

- ① 将杆子落到水平面。
- ② 点击雷达环境标定按钮,弹出对话框(如图一)点击"确认"
- ③ 雷达红绿灯闪烁,等到绿灯常亮,小程序弹出对话框(如图二)。
- ④ 遥控器起杆 5 次以后,杆子要保持在起的状态。
- ⑤ 点击小程序弹框的"确定"按钮。
- ⑥ 雷达红绿灯闪烁,等到红灯常亮,环境标定完成。



注意事项:

1、环境标定前,以杆子为中心,两侧2米范围内清场。
 2、整个过程中不要有移动物体和遮挡物体在雷达前方。
 3、雷达有参数更改或者环境更改都必须重新环境标定。

4、环境标定为必做项目,否则会影响雷达正常工作。

- 三、高级参数设置
 - 注意: 只做特殊场景调试, 需咨询厂家技术确认。

擅自更改后果自负。

选择"更多",点击"高级设置"按钮,进入特殊参数设置。

HD D 46.11 46.11		⁄⊙∦ ■ 11:29
更多雷达配置信息		••• •
	100	

©	高级设置	>
佥	固件升级	>
e	使用说明	>

((•)) 连接	の置		●●●	□◇ □□ 更多
		\bigcirc	\triangleleft	

1、继电器设置





参数说明:

继电器输出: 该选项可选择雷达输出信号为"常开信号"或者"常闭信号"。 继电器延时: 物体离开雷达探测区域以后,开始计时一定时间内,雷达继电器保持吸合状态。

保存参数: 设定完雷达参数或者更改雷达参数,必须保存参数。

读取参数: 读取出当前界面雷达参数设置。

恢复出厂设置:恢复雷达所有数据为出厂设置(慎用)。

场景标定日志:读出环境标定完毕以后,标定的环境参数。

2、检测范围





参数说明:

左检测范围: 雷达左检测范围检测宽度(最低 0.5 米,最高 1.5 米) 右检测范围: 雷达右检测范围检测宽度(最低 0.5 米,最高 1.5 米) 切割范围: 切割范围不需要填写,雷达在背景学习完毕以后,自动填写。 保存参数: 设定完雷达参数或者更改雷达参数,必须保存参数。 读取参数: 读取出当前界面雷达参数设置。 恢复出厂设置: 恢复雷达所有数据为出厂设置(慎用)。 场景标定日志: 读出环境标定完毕以后,标定的环境参数。 注: 正面雷达,人体左手边为右检测范围,人体右手边为左检测范围。

3、人车区分灵敏度

HD D ⁴⁶ .ıll ⁴⁶ .ıll 🙃		* 💌 5:07
〈 高级设置		••• •
继电器设置	检测范围	人车灵敏度
人车区分灵敏度	开启	关闭
能量阈值	8000	
保存参数	牧	读取参数
恢复出厂证	2置	场景标定日志



参数说明:

人车区分灵敏度:前提是开启"人车区分"功能以后,该功能可以开启。
 能量阈值: 降低此值提升检测灵敏度,增高此值降低灵敏度。(默认 8000)
 保存参数: 设定完雷达参数或者更改雷达参数,必须保存参数。

读取参数: 读取出当前界面雷达参数设置。

恢复出厂设置:恢复雷达所有数据为出厂设置(慎用)。

场景标定日志:读出环境标定完毕以后,标定的环境参数。

4、其他设置



参数说明:

人跟车保护时间:开启人车区分功能后,若行人跟随在车辆后面。前车通过雷达 检测范围后,5秒内能正常检测尾随的行人。(默认5秒)

最短过程时间:目标进入雷达检测区域直至消失在检测范围,目标存在的最短时间。(此选择项目慎用,保存默认)

临近切割区域:开启后生效→切割距离、切割能量。
切割距离:以雷达为起点,向前方计算距离。
切割能量:切割距离范围内,小于设置切割能量的物体都将不检测。
保存参数: 设定完雷达参数或者更改雷达参数,必须保存参数。
读取参数: 读取出当前界面雷达参数设置。
恢复出厂设置:恢复雷达所有数据为出厂设置(慎用)。
场景标定日志:读出环境标定完毕以后,标定的环境参数。

四、固件版本升级

当前雷达固件版本低于市场版本时,可适当对雷达固件 版本进行升级,以此来享受更多雷达功能服务。升级步骤如 下:

1,选择小程序"更多"---"固件升级"(图一)

2, 点击"确认"进入固件升级界面(图二)

■ • "! * ■ • 1:40 更多雷达配置信息	 ■ *■1*:40 ★ ■D:1:40 ✓ 固件升级 → ・・・ → →
 ② 高级设置 > ☆ 固件升级 > 使用说明 > 	温馨提示 升级一旦开始,请耐心等待升级完 成。在升级过程中,请尽量不要操作 界面,会导致页面卡顿的情况,如果 升级失败,请退出当前界面重新进 入! 确定
(10) 注接 配置 目标圏 更多	升级包名称: 开始升级
图—	图二

3, 点击"选择升级包"(图三)

4,选择微信聊天记录对应文件,点"确定"(图四)

(∎ ⁴⁶ ,1 ⁴⁶ ,1 🧙	՝ ■ 1:40	HD & ⁴⁶ .11 ⁴⁶ .11 🙃		∦ 🔳 2:10
<	固件升级	••• •	<		取消
	请到微信的聊天记录中选择您要升级的 选择升级包	bin文件	2	S-PUB-DZR-A3-MCU- 5.2.0TEST.bin BIN 126.9 KB	
Ă	基本信息 部件编号:		1		18天前
7 [更件编号: 固件描述:		-		22天前
t	加密方式:				
9	升级包大小				23天前
9	升级包名称:				
	开始升级		1.1		24天前
					備定
	图三			图四	

5,请认真确认固件版本号,确认无误后点击"开始升级"按钮(图五)

6,开始固件升级,升级进度条开始持续加载,此过程 需等待约 3-5 分钟。(图六)

🖽 o 🍕 111 🧐 🙃	* 💷	1:42	0 • ⁴⁶ .111 ⁴⁶ .111 🙃		* 🔳 1:43
七 固件升级	•••	• <	固件升级		••• •
请到微信	官的聊天记录中选择您要升级的bin文件		请到微信的	 物聊天记录中选择您要	升级的bin文件
	选择升级包			选择升级包	
基本信息		書	基本信息		
部件编号:	DZR-A3	咅	『件编号:	DZR-A3	
硬件编号:	none	頢	更件编号:	none	
固件描述:	PUB-DZR-A3-MCU-5.2.0TEST	e	回件描述:	PUB-DZR-A3-MCU	-5.2.0TEST
加密方式:	2	ħ	叩密方式:	2	
升级包大小	128968	Ŧ	+级包大小	128968	
升级包名称:	S-PUB-DZR-A3-MCU-5.2.0TEST.b	oin ₹	₩级包名称:	S-PUB-DZR-A3-MC	CU-5.2.0TEST.bin
升级进度		Ŧ	十级进度 已发	送: 2816字节	
0/100			2.2/100		
	开始升级			开始升级	
[0	\triangleleft
	图五			图六	

7,升级进度条加载 100%,弹出升级完毕提示,点击"确 认"按钮,雷达固件升级结束。(图七)

HD b ⁴⁶ .ull ⁴⁶ .ull 🙃		* 🔳 1:50
く 固件升级		••• •
请到微信的聊天	记录中选择您要升	级的bin文件
ž	选择升级包	
基本信息		
部件编号: DZR	-A3	
	升级完成	
恭喜您	、已完成升约	及!
E r		
	确定	
升级包大小 1289	968	
升级包名称: S-PL	JB-DZR-A3-MCU	-5.2.0TEST.bin
_		
升级进度 已发送: 1;	29024字节	
		100/100
	工加红奶	
		4
	0	\triangleleft
	图七	

五、后续功能待添加