

现场操作指导

一、安装前注意事项

- 1、安装时，要保证雷达突出或与其他物体平齐，雷达左右两侧各 1.5m 之内无其他干扰物，否则会干扰雷达。



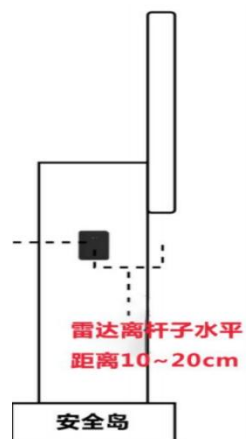
- 2、雷达安装时，指示灯朝上安装；

二、安装要求

2.1 横向安装距离

直杆场景：雷达中心距离杆子横向距离为 10-20cm

非直杆场景：雷达中心距离杆子横向距离为 20-30cm



横向安装示意图

2.2 安装高度

小车建议安装高度 (路面与雷达指示灯的距离) 0.65m-0.7m; 大车建议安装高度 0.9m-1.1m

(有条件最好再加装一个, 装在 0.65m 位置); 既有大车小车的混合车道建议安装两个雷

达, 安装高度分别为 0.65-0.7m、0.9m-1.1m

三、小程序连接

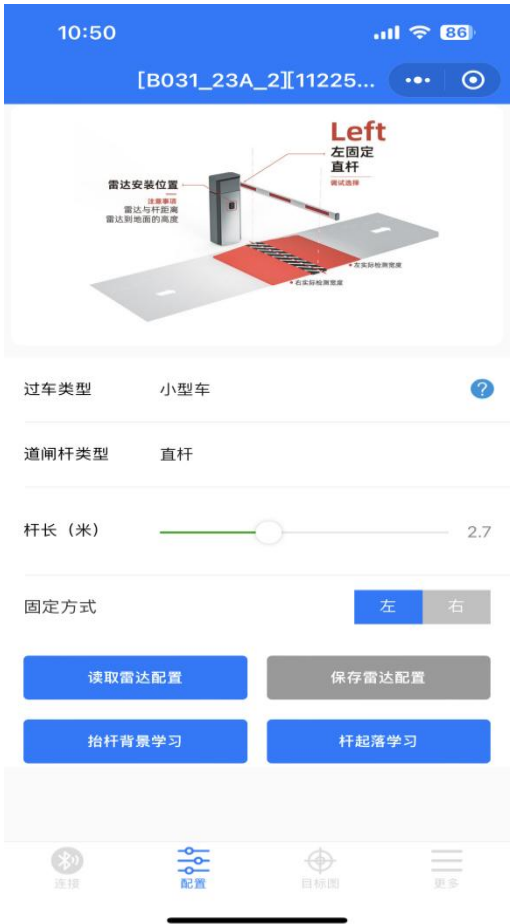
3.1 打开雷达蓝牙

通用版雷达之前版本需要断电重启开启雷达蓝牙, 后面版本的默认是一直打开雷达蓝牙, 不需要任何操作

3.2 手机设置:

打开手机蓝牙和定位, 进入雷达小程序进行搜索调试

四、配置界面参数



通用雷达配置界面

4.1 过车类型

小型车、混合车型、大型车（该参数根据现场车类型进行选择）

4.2 道闸杆类型

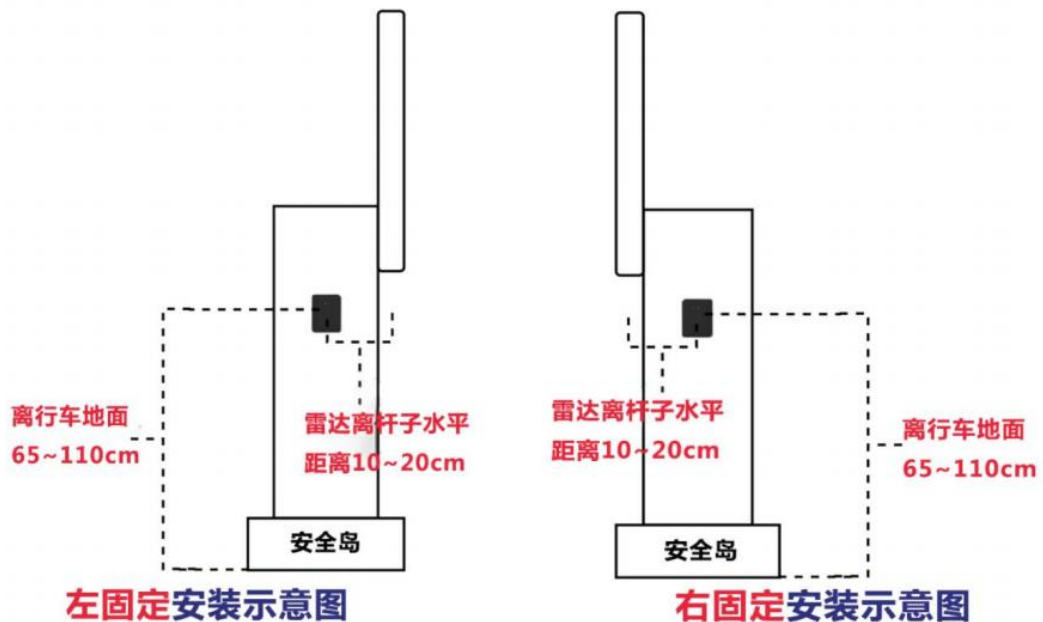
直杆、栅栏杆、广告杆（根据现场杆类型进行选择）

4.3 杆长

一般设置比实际杆长短半米以上（实际杆长最好是从雷达到杆尾部这段实际长度来计算）

4.4 固定方式

分为左右，背对雷达，杆在雷达左侧为左固定，杆在雷达右侧为右固定（该参数根据现场固定方式进行选择）



左右固定图示

4.5 保存雷达配置及学习

保存配置后会提示学习，直杆版雷达只有抬杆学习，通用版雷达有抬杆学习、杆起落学习、落杆学习，学习的时候小程序会提示，请根据小程序提示让杆处于对应状态

- (1) 抬杆学习：把杆抬起来，保证雷达前方左右各两米都是空的进行学习
- (2) 起落杆学习：保证雷达前方左右各两米都是空的，用遥控器起落杆进行学习
- (3) 杆落地学习：保证雷达前方左右各两米都是空的，用遥控器把杆落下后进行学习

五、高级设置界面参数



通用版高级设置界面

5.1 人车区分

默认是关闭，即人和车感应到都是亮绿灯给信号；

打开人车，即过人亮黄灯不给信号，过车亮绿灯给信号

5.2 行车方向

默认是双向通行，即两个方向来车都检测；选择左即来车方向为从左到右才检测，从右到左

不检测，选择右则反之（背对雷达区分左右）

5.3 继电器状态

默认是常开，即雷达不感应的时候蓝橙线是断开状态，雷达有感应亮绿灯时蓝橙线是导通状态；

常闭，即雷达不感应的时候蓝橙线是导通状态，雷达有感应时蓝橙线是断开状态

5.4 延时落杆时间

指物体出雷达区域后，雷达维持绿灯亮的时间

5.5 临近不检测距离

雷达前方设置的多少距离内是不检测的

六、指令调试

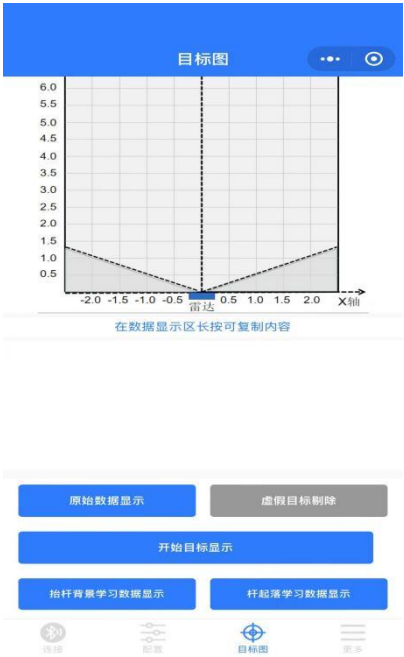
6.1 操作设置

更多--指令调试--清空输入框--粘贴指令--发送(发送完回复 Done 就是发送成功,回复 Error 就是发送失败) 如下图所示



指令发送界面

七、目标图



目标图

7.1 开始目标显示

可以显示当前雷达检测区域内的点云数据，会打印出点云的位置信息以及信号强度

7.2 抬杆背景学习数据显示

点击后可以显示最后一次操作抬杆背景学习的数据

7.3 杆起落学习数据显示

点击后可以显示最后一次操作杆起落学习的数据

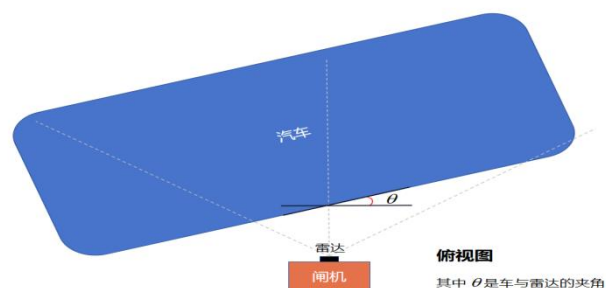
八、特殊场景说明

8.1 大角度场景

说明：车与雷达不是直进直出的，与雷达形成角度进车；

a 当角度在 10-30 度之间：（1）对于中小型车的场景，需要上下各装一个雷达，一个装 60cm，一个装 80cm，高级设置里面延时落杆时间改为 1s；（2）对于有大型车场景，需要上下各装一个雷达，一个装 60-70cm，一个安装在 100-110cm，高级设置里面延时落杆时间改为 3s；

b 当角度大于 30 度：不建议使用雷达，如果要使用请配合地感一起使用；



8.2 人车混行场景

行人经常会经过雷达检测范围内走的场景，雷达人车区分默认关闭，感应到人会进行防砸，人车都感应，但是人过会导致提前落杆，在落杆过程中车要是刚好开进去，如果感应不及时，有砸车风险；如果打开人车区分，过人亮黄灯不给信号，落杆过程中要是过人过车不会防砸，可能会砸到人，遇到人车混合的场景建议不使用雷达

8.3 大车场景

有大车的场景：比如说大货车、半挂车、泥罐车这种大车，安装要求如下：上下各装一个雷达，一个安装在 60-70cm，一个安装在 100-110cm，高级设置里面延时落杆时间改为 2-3s，有地感可以只装一个在 100-110cm，延时最好一样设置 2-3s

8.4 地下车库斜坡场景

雷达安装高度为 65cm，高级设置里面延时落杆时间设置 1s；

九、常见问题处理

9.1 绿灯常亮

确认雷达前方左右各 2 米都无障碍物，且杆长设置不会超过实际杆长，还会出现绿灯常亮不落杆，请抬杆保证前方是空的，点击目标图里面的开始目标显示后截图给我们，我们会指导调试

9.2 反复起落

先确认是不是杆起落的时候雷达亮绿灯了，是的话请确认杆类型，左右固定有无设置对，学习有无按小程序指示操作，如果操作都没问题，还会反复起落，请联系我们进行调试

9.3 雷达绿灯亮灭不落杆

请确认接线以及接的主板信号端有无接对，如果都没问题，请用万用表打到蜂鸣档，取雷达蓝橙线，测量雷达信号，正常情况是亮绿灯两线导通，不亮绿灯两线不导通，如果出现亮绿灯以及不亮绿灯的时候都会不导通或者都会导通的情况，那就是雷达硬件有问题，需要返厂维修

9.4 杆落定后，物体去触发雷达，物体离开后雷达绿灯一直不灭

先确认杆类型，左右固定有无设置对，学习有无按小程序指示操作，如果操作都没问题，还会落杆状态下一直亮绿灯，请联系我们进行调试

9.5 亮黄灯不落杆

这是打开人车区分导致，人车区分现阶段不是百分百的，存在误判，默认是关闭的，不建议打开