

PARKV100R002B08 出入口抓拍 显示一体机开局指导书 V1.0.0

目录

1 变更说明	1
2 简介	2
2.1 适用产品	2
2.2 系统组网图	2
3 开局配置	3
3.1 系统要求	3
3.1.1 系统要求	3
3.2 初始化配置	3
3.2.1 密码修改	3
3.2.2 IP 配置	5
3.2.3 场景调试	6
3.3 出入口相机软件配置	7
3.3.1 安装向导	7
3.3.2 道闸配置	8
3.3.3 高级配置（可选）	10
3.3.4 报警输入（可选）	11
3.3.5 OSD 配置（可选）	12
3.3.6 车辆名单（可选）	13
3.3.7 相机通信（可选）	14
3.3.8 道闸杆件常抬配置（可选）	16
3.3.9 图像参数（可选）	16
3.4 外设配置	18
3.4.1 对接 LED 屏配置	18
4 相机注册服务器	20
5 系统维护	21
5.1 升级	21
5.2 日志获取	21
5.3 注册云服务器	21

说明

本手册主要应用在，我司出入口系统在项目开局时，保证常规功能业务可正常运行，所需进行的相关调试指导。手册阅读对象为公司内部安装调试出入口员工、集成商及工程商的实施人员和维护人员。强烈建议上述人员先通读手册，然后着手设备调试。

修订记录

日期	修订版本	CR号	章节	修改描述	作者
2023/10/19	V1.0.0		全文	第一版	Q05888

1 变更说明

本文档配套 PARKV100R002B08D002SP01 版本使用

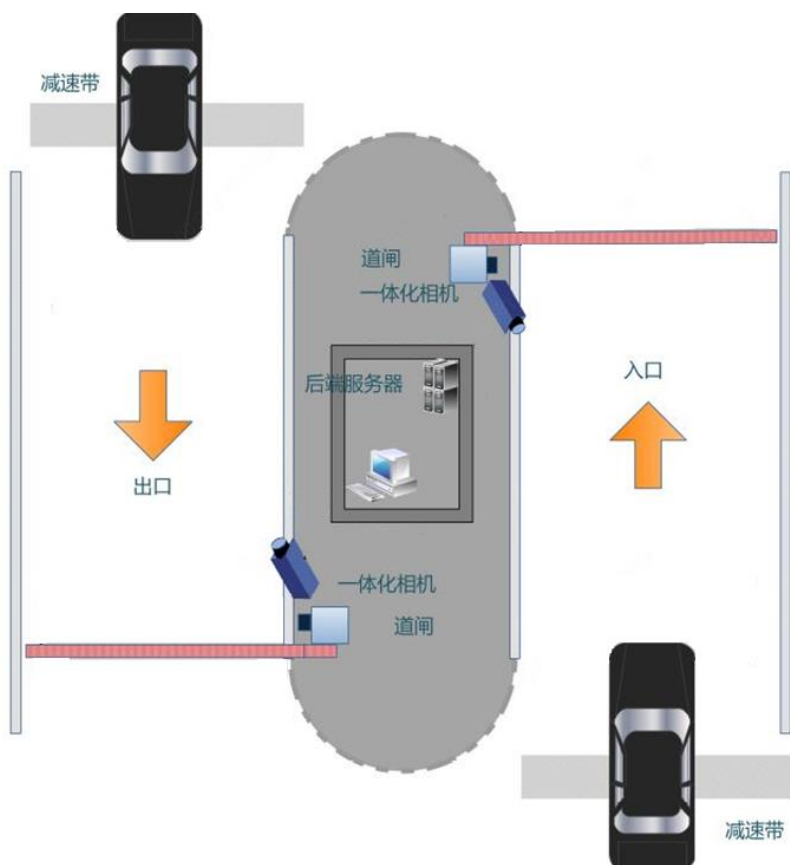
2 简介

2.1 适用产品

- 3MP 定焦竖屏抓拍显示一体机：PKC5501@C3-LED42-RG
- 5MP 变焦竖屏抓拍显示一体机：PKC5501@C5Z-LED42-RG
- 基础款竖屏抓拍一体机：PKC5301-ZD@C3-LED42-RG

2.2 系统组网图

图2-1 出入口系统基本组成



3 开局配置

3.1 系统要求

3.1.1 系统要求

表3-1 系统要求

属性	系统要求
软件要求	Web浏览器推荐安装Microsoft Internet Explorer 8或更高版本 已安装DirectX 9.0c或更高版本
CPU及其工作频率	推荐使用Intel Core2 Duo系列CPU，主频不小于2.4GHz 对于Pentium 4系列的CPU，主频不小于2.8GHz
内存	至少512MB，推荐2GB及以上
硬盘	至少40GB，推荐160GB及以上
显卡	最低显存128M，推荐使用NVIDIA GeForce 9800 GT 512M以上显存的主流独立显卡， 硬件支持DirectX 9.0c 说明：显卡要使用最新的驱动程序，推荐使用2009年8月之后的驱动
声卡	必须配置 说明：声卡要使用最新的驱动程序，否则语音对讲或语音广播可能不可用
网卡	推荐使用百兆及以上的以太网卡
显示器分辨率	1920*1080以上

3.2 初始化配置

3.2.1 密码修改

相机支持 DHCP 和静态 IP，新相机 IP 地址或被恢复至出厂模式的相机默认 IP 均为 192.168.1.13。

步骤1 相机直连电脑网卡，电脑 IP 配置为 192.168.1.10

步骤2 运行任意浏览器，访问 192.168.1.13，使用默认用户名密码 admin/123456 登录相机



The image shows a login window titled "PKC5501". It contains a username field with "admin" entered, a password field, a "忘记密码?" link, a checked "自动实况" checkbox, and "登录" and "重置" buttons.

步骤3 登录界面提示修改密码，用户可根据需求修改密码

 密码较弱，若需互联网访问，请修改 [马上修改](#) [关闭](#)

步骤4 若需修改密码，点击[马上修改](#)，出现修改密码界面。输入初始密码即 123456，密码及确认密码，预留手机填手机号即可，预留手机号也可去勾选。点击<确定>确认修改密码。预留手机号在找回密码时使用，手机号不再使用时请及时修改，若无预留手机号，找回密码需耗费时间较长。

修改密码

用户名: admin

用户类型: 管理员

旧密码:

密码:
弱 中 强

确认密码:

预留手机: 135

☒ 选择权限

☒ 参数配置 ☒ 实况 ☒ 回放 ☒ 抓拍 ☒ 语音对讲

☒ 云台控制 ☒ 事件订阅 ☒ 日志 ☒ 维护 ☒ 升级

注: 当前密码为弱密码, 请修改密码后再次登录 (9~32个字符: 至少包含字母、数字以及特殊符号中的两种)。

确定 取消

步骤5 点击<确定>后出现如下提示, 再点击<确定>

192.168.1.13 显示

密码被修改后, 需要重新登录。确认修改吗?
(若添加到管理设备, 请同时修改管理设备配套密码)

确定 取消

步骤6 相机跳转到登录界面, 重新使用修改后密码登录即可。

3.2.2 IP 配置

相机支持 DHCP 和静态 IP, 新相机 IP 地址或被恢复至出厂模式的相机默认 IP 均为 192.168.1.13, 若现场有 DHCP 服务器, 则相机接入交换机即可, 相机 IP 会自动变更; 若现场无 DHCP 服务器, 则需修改相机 IP 为静态 IP, 修改静态 IP 步骤如下:

步骤1 相机直连电脑网卡, 电脑 IP 配置为 192.168.1.10

步骤2 运行任意浏览器, 访问 192.168.1.13, 使用用户名 admin 和修改后的密码登录相机。

步骤3 进入【配置-网络-有线网口】界面。修改获取 IP 方式为“静态地址”, 配置 IP 地址、子网掩码、默认网关。点击<保存>保存配置

有线网口

网络协议

网络端口

ONVIF

WebSocket

宇视云

相机通信

IPv4

获取IP方式

静态地址

IP地址

192.174.3.151

子网掩码

255.255.255.0

默认网关

192.174.3.1

IPv6

模式

DHCP

基础参数

MTU

1500

网口类型

电口

工作模式

自协商

保存

步骤4 点击保存后，弹出如下提示，点击<确定>

192.174.3.151 显示

修改网络配置可能会导致网络中断，真的要修改么？

确定取消

步骤5 修改成功后，相机会使用新 IP 跳转登录界面。

3.2.3 场景调试

步骤1 在抓拍点停辆车，用于调整相机角度即可。

步骤2 控制上下角度，保证车牌在图像下半幅（从下往上 1/3-1/2 左右）。

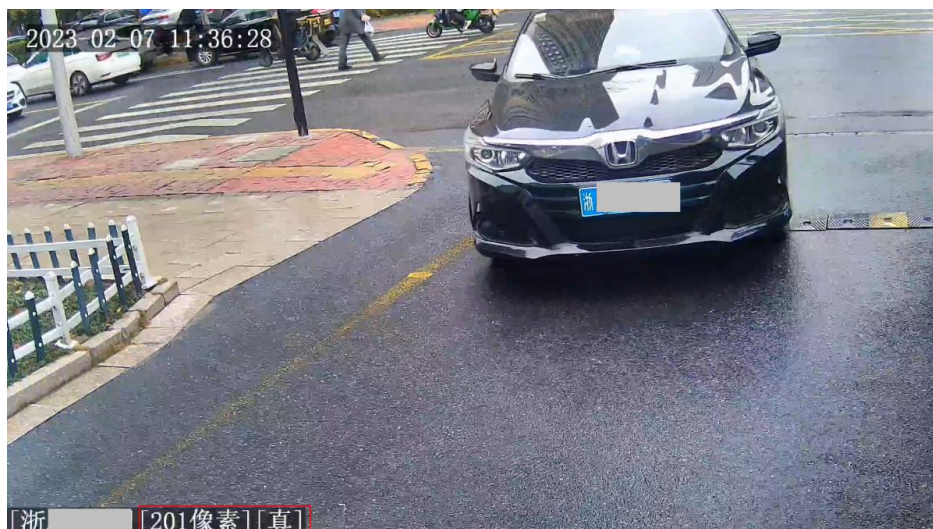
步骤3 调整左右角度，保证抓拍车辆在图像中心线上。

步骤4 调整相机旋转角度，保证车牌水平。

参照出入口相机工勘、安装类指导书，在不同的方案应用下，明确抓拍点位置，通过调整万向节角度，使过车抓拍点在指导书要求的范围上，并且保证车牌呈现水平。

- 抓拍点位置，参照出入口相机工勘、安装类指导书。
- 关注车款时，需要兼顾车牌和车身角度（可通过挡风玻璃下边缘是否水平，来判断车身是否倾斜）。

- 车牌宽度像素，推荐控制在 90-150，可用范围在 50-300，车牌像素可在实况画面查看



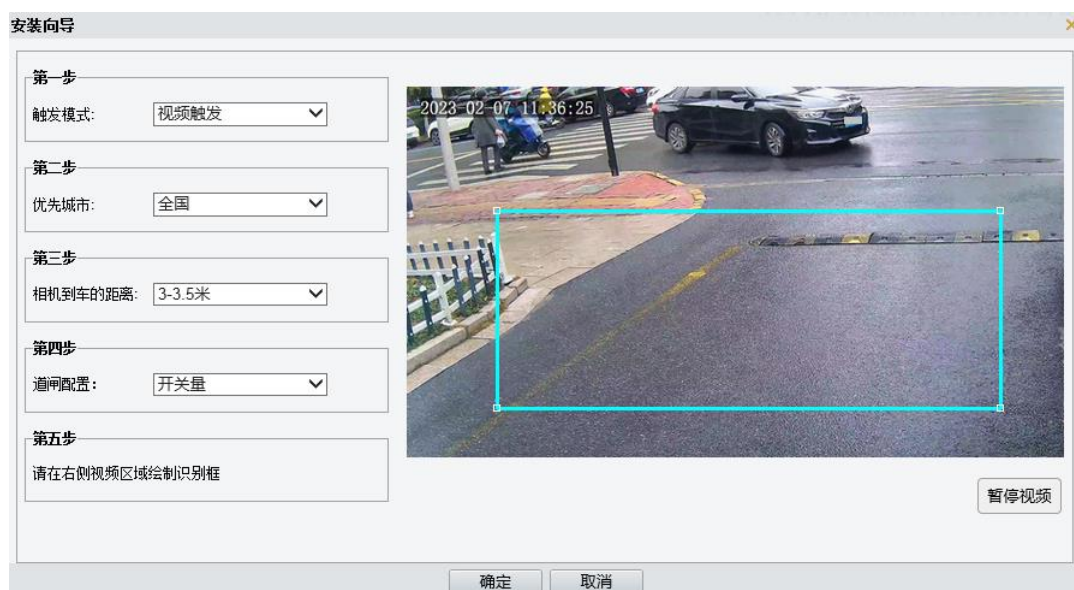
3.3 出入口相机软件配置

该章节仅对开局必配项进行描述，指导完成简单的开局配置工作。根据现场实际环境重新进行配置。

3.3.1 安装向导

步骤1 登录后点击首页“安装向导”按钮，进行相机基本功能的配置。如下图所示：

图3-1 安装向导页面



步骤2 第一步触发方式，默认为“视频触发”，必须根据实际现场配置选择触发方式。

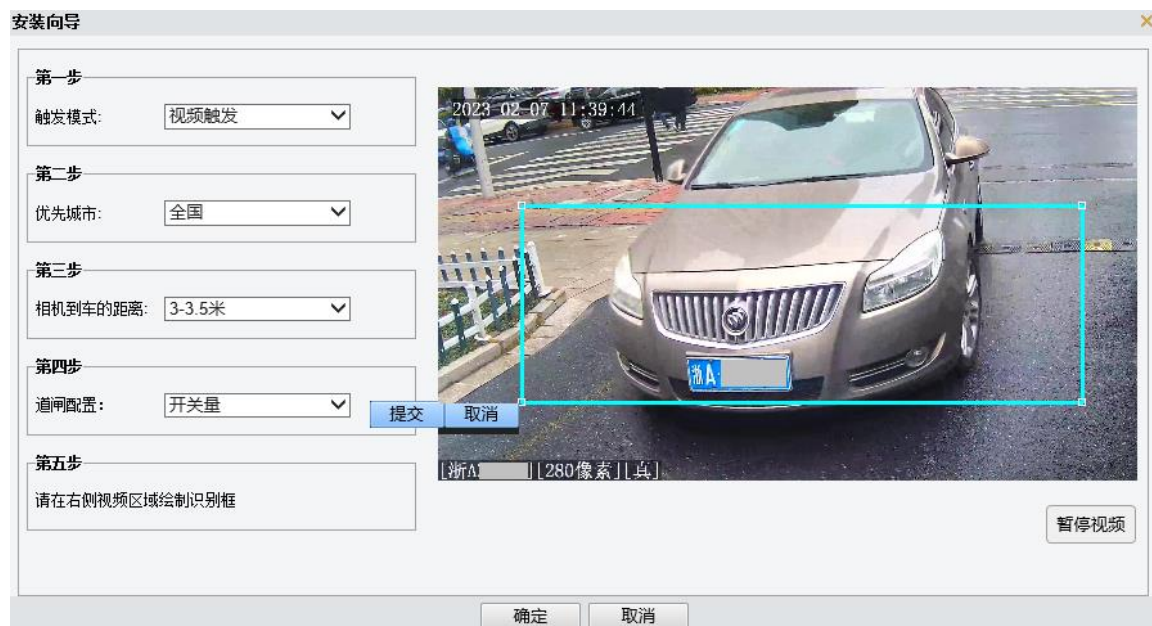
步骤3 第二步优先城市，默认全国，根据实际需求配置，一般情况下建议调整为当前省份。

步骤4 第三步配置相机到车的距离，默认“3-3.5m”，需根据实际抓拍点到立杆距离选择。

步骤5 第四步，道闸配置，根据道闸实际开闸接线配置，推荐使用开关量。

步骤6 第五步，右侧视频区域绘制识别框，鼠标放置蓝色线框任意一角白色方块，鼠标光标变为“十”字型，即可拖拽调整识别框形状；鼠标放置线框任意边上可拖拽调整线框位置，调整完成后点击<提交>

注：实况页面勾选“叠加识别区域”时，点击安装向导后无法绘制检测区域；实况页面去勾选“叠加识别区域”时，点击安装向导后可绘制检测区域。



说明：

调整要求如下：

- 形状：四边形，默认长方形，具体配置根据实际场景进行调整
- 位置：一般绘制在图像下半幅。
- 上下高度：占视频窗口整高的 1/3 到 1/2，注意兼顾大货车和小轿车的车牌，一般大车车牌高于小车。
- 左右宽度：必须包含车辆在左右两侧，可能经过的最边缘位置。同时，也不要绘制过宽（不可超过图像宽度的 2/3）

3.3.2 道闸配置

[安装向导](#)中道闸配置支持开关量和 RS485，根据道闸实际接线进行配置，默认开关量。



1. 报警输出

开关量控制道闸时需配置，使用时相机报警输出接口需连接道闸。

步骤1 进入【配置-报警-报警输出】页面，进行报警输出（开闸）相关配置。

图3-11 报警输出配置页面

报警输入

报警输出

报警选择

报警输出1

规则设置

报警名称

A1

默认状态

常开

延续时间（毫秒）

500

中继模式

单稳态

保存

- 报警选择：默认为报警输出 1，可选报警输出 2，需要根据实际连接的开关量输出接口，进行相应配置。
- 报警名称：按需自定义配置。
- 状态：一般情况下选择默认常开。告警延续时间：一般情况下使用默认 500ms。
- 中继模式：仅支持“单稳态”。

2. 车辆道闸

UART_1/2 控制道闸时需配置，相机默认 UART_2 配置为车辆道闸，使用时相机 RS485_2 接口连接道闸即可。
若配置 UART_1 为车辆道闸，则将相机 RS485_1 接口连接道闸。

本地参数

系统

网络

视频/图片

智能

外设

报警

OSD

串口

UART_1

串口类型

RS485

串口模式

UV1.0

串口波特率

57600

数据位

8

停止位

1

校验位

无

流控制

无

☐ 启用透明通道

LED屏显示配置

LED屏音频配置

保存

UART_2

串口类型

RS485

串口模式

车辆道闸

串口波特率

19200

数据位

8

停止位

1

校验位

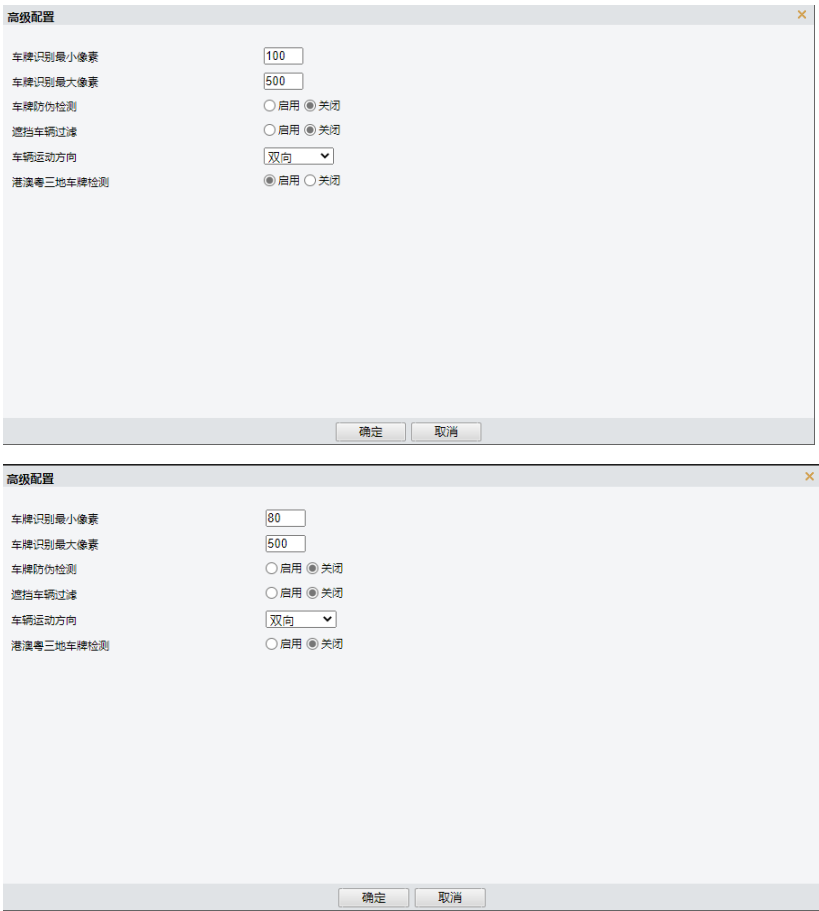
无

流控制

无

☐ 启用透明通道

3.3.3 高级配置（可选）



车牌识别最小像素，3MP 设备默认为 100，5MP 设备默认为 80

无特殊要求保持默认配置即可

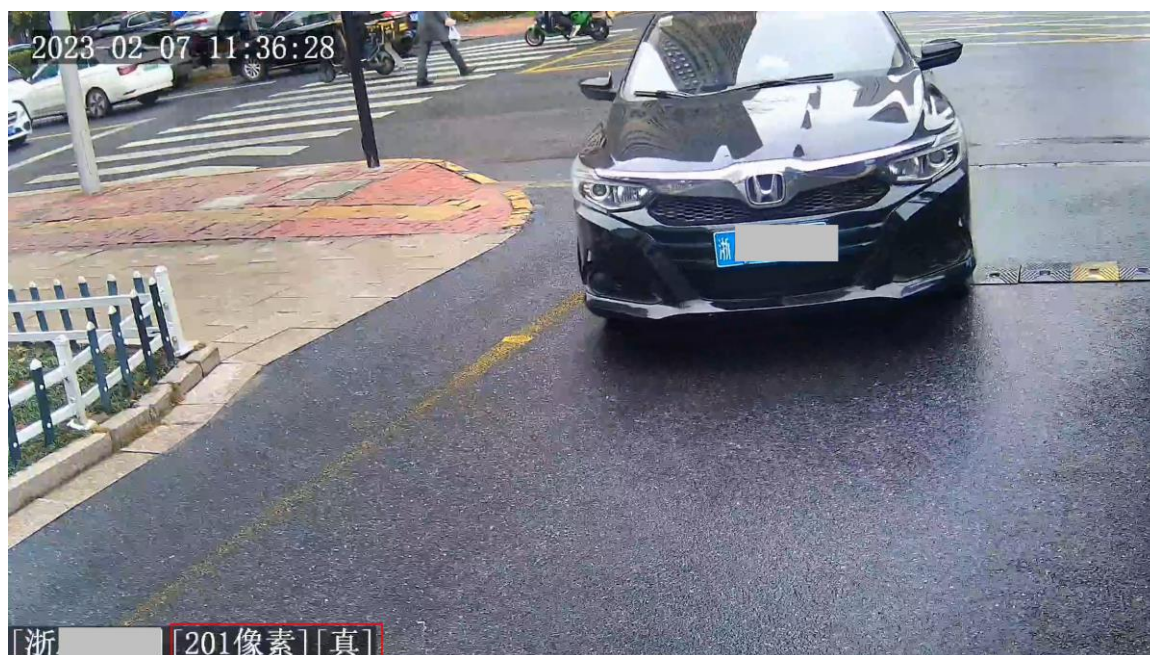
注：遮挡车辆过滤功能暂不支持

步骤1 车牌防伪检测配置，此配置开启后，可对假车牌进行检测。默认关闭，选择启用后，出现虚假车牌不抓拍选项，勾选虚假车牌不抓拍，则相机识别到虚假车牌不生成过车记录。

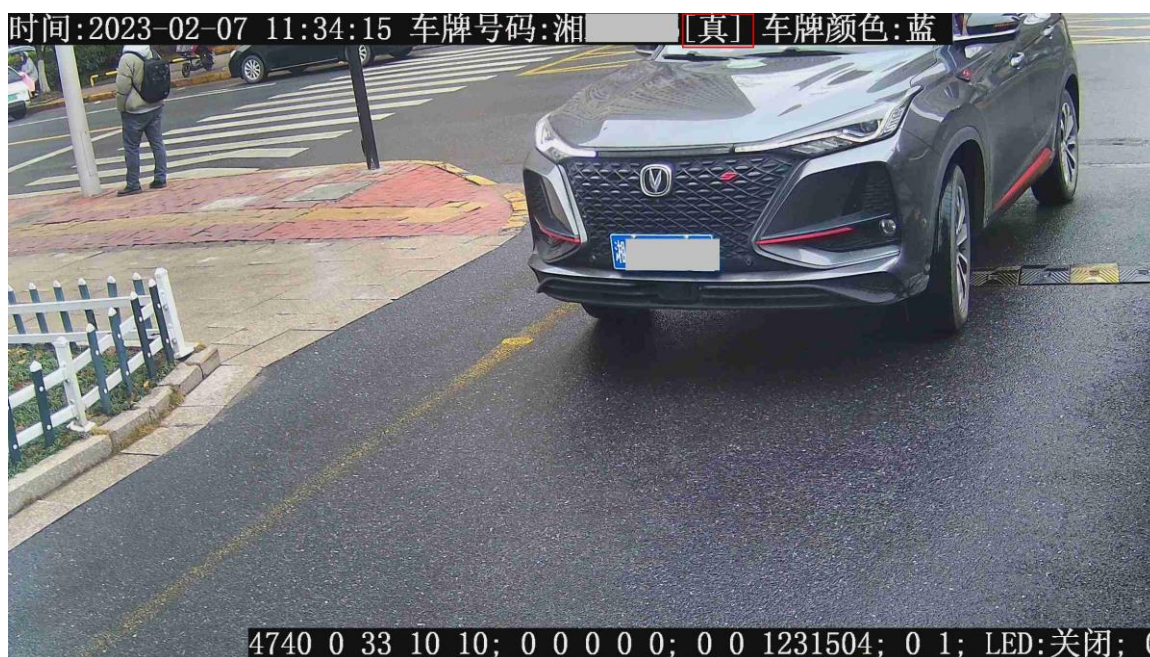
车牌防伪检测

☒ 启用 ☐ 关闭 ☐ 虚假车牌不抓拍

步骤2 车牌防伪开启后，相机识别车牌真伪可通过实况 OSD 中[车辆信息]或照片 OSD 中车牌号后[真/伪]字段查看。OSD 中叠加为 “[真]”，代表识别为真车牌；OSD 中叠加为 “[伪]”，代表识别为假车牌
实况 OSD 如下：



照片 OSD 如下:



步骤3 车辆运动方向配置，默认双向，可选由上往下和由下往上，根据现场实际运行方向配置即可

3.3.4 报警输入（可选）

线圈等检测设备或局点使用 DZB 道闸且需要获取 DZB 道闸状态时需配置。若配套线圈等检测设备使用，默认配置即可，若配套 DZB 道闸使用，配置如下：

步骤1 进入【配置-报警-报警输入】界面，报警输入 1 的报警输入信号来源选择 DZB 系列道闸，报警类型选择常闭，报警输入选择开启

报警输入

报警输出

报警输入信号来源

DZB系列道闸

报警选择

报警输入1

规则设置

报警名称

A1

报警类型

常开

报警输入

开启

关闭

保存

3.3.5 OSD 配置（可选）

根据实际使用需求，在【配置-OSD-照片】界面配置照片 OSD。默认叠加时间、车牌号码。

单张图

字体颜色#ffffff

背景颜色

通行记录单张图

字体大小特大

字符间隔0

效果背景

☐配置项名称

时间格式HH: mm: ss

时间符号含义: h/H=12/24小时; tt=上午或下午; mm=分钟; ss=秒; aaa=毫秒

日期格式yyyy-MM-dd

日期符号含义: dd=日; M=月; y=年

☒时间

☐防伪编码

☐车型

☐车身颜色

☐自定义1

☐地点

☒车牌号码

☐车标

☐摄像机ID

☐自定义2

☐设备编号

☐车牌颜色

☐车款

☐白名单

☐自定义3

类型	自定义名称	叠加格式	叠加位置	空格数	可换行
时间			区域1	1	0
车牌号码			区域1	1	0

保存

注意：相机暂不支持车款、车标、车辆颜色、车型识别，照片 OSD 勾选车型、车标、车款、车身颜色，叠加内容可能与实际不一致，建议不勾选。

3.3.6 车辆名单（可选）

现场对车辆入场自动放行有限制条件时，可在此处通过配置车辆名单及放行策略实现。相机单机运行时，只根据相机端的车辆名单及放行策略配置进行是否自动放行的判断，相机注册服务器时，相机端及服务器端均可以控制车辆放行。

图3-12 车辆名单

[illegible]

1. 放行策略

可控制对哪些车辆进行自动放行处理。

(1) 识别车辆

- 全部放行：凡是抓拍到有车牌号码的车辆均进行自动放行处理。
- 允许通行名单内车辆放行：当车辆的车牌号码在允许通行名单文件中时会进行自动放行处理，否则不予放行。
- 非禁止通行名单内车辆放行：当车辆的车牌号码不在禁止通行名单文件中时会进行自动放行处理，若在禁止通行名单文件中则不予放行。

(2) 未识别车辆

- 放行：相机抓拍到无牌车将直接放行。
- 不放行：相机抓拍到无牌车不会自动放行。

(3) 允许通行车辆输出信号

可选择报警输出 1、报警输出 2 和无，默认选择报警输出 1，需要选择与道闸连接的开关量。

(4) 禁止通行车辆输出信号

可选择报警输出 1、报警输出 2 和无，默认选择报警输出 2，需要选择与道闸连接的开关量。实际使用一般不接道闸或连接报警灯。

(5) 允许通行名单匹配模式/禁止通行名单匹配模式

➤ 精确匹配：默认选项，该模式下，必须车牌号码全部匹配，才算允许通行名单或禁止通行名单车辆。

➤ 模糊匹配：

忽略汉字：勾选后，汉字不计入匹配数据。

允许字符不匹配数：允许字符不匹配数可选择 0/1/2 位，对应表示除汉字以外的后几位车牌允许不匹配的位数，在位数范围内，均匹配为允许通行名单或禁止通行名单车辆

(6) 抬杆延时（秒）

默认为 0 秒，相机单机运行时生效；无延迟开闸需求时必须设置为 0。

2. 名单新增

点击<新增>按钮，填写车牌号码、开始时间、结束后时间，点击确定，允许通行名单或禁止通行名单车辆即可添加成功

3. 批量导入

(1) 允许通行名单批量导入

导出批量导入名单模板，按照下图格式补充允许通行名单车辆信息，再导入。

图3-13 名单格式

车牌号码	开始时间	结束时间
浙X12345	2020/01/01-00:00:00	2020/12/31-23:59:59
浙X66666	2020/01/01-00:00:00	FF(结束时间为FF默认填充为永久有效)

注意：若添加的允许通行名单车辆无开始时间和结束时间，则导入不成功。

(2) 禁止通行名单批量导入

导出批量导入名单模板，按照下图格式补充禁止通行名单车辆信息，再导入。

车牌号码	开始时间	结束时间
浙X12345	2020/01/01-00:00:00	2020/12/31-23:59:59
浙X66666	2020/01/01-00:00:00	FF(结束时间为FF默认填充为永久有效)

注意：若添加的禁止通行名单车辆无开始时间和结束时间，则导入不成功

4. 删除选中项

勾选名单库中的一个或多个车辆信息，点击“删除选中项”按钮，可删除选中的车辆信息。

5. 清库

清库操作将使名单内所有数据被删除，需谨慎操作。

3.3.7 相机通信（可选）

相机使用主副相机方案、混进混出方案时需要配置，用于两台相机之间通信传输信息。

注：1）相机端不支持同时启用主副相机和混进混出方案。2）使用主副相机方案、混进混出方案时两个相机版本必须一致。

1. 主副相机方案

A、B 两台相机，A 相机为主相机、B 相机为副相机，A 相机识别结果为 a、B 相机识别结果为 b。A、B 相机将识别结果传给 A 相机，如 A 相机接收到的第一条数据（a 结果或 b 结果）置信度大于 80，则直接上报第一条数据；如第一条数据置信度不大于 80 时，抓拍时差内则等待第二条数据（b 结果或 a 结果），进行置信度对比后上报最优结果。抓拍时差外直接上报。

扩展功能：双相机配置主副相机后，主副相机分别连接 LED 屏，主相机将收到的 LED 屏信息同步给副相机，实现主副相机 LED 屏信息同步显示功能。

步骤1 进入相机 A【配置-网络-相机通信】界面，在“出入口双相机开关”中选择主相机，远端 IP 地址及端口配置为相机 B 的本机地址及端口

步骤2 进入相机 B【配置-网络-相机通信】界面，在“出入口双相机开关”中选择副相机，远端 IP 地址及端口配置为相机 A 的本机地址及端口

有线网口	网络协议	网络端口	ONVIF	WebSocket	宇视云	相机通信
联动抓拍	☐ 是 ☒ 否					
本机地址		192.174.2.80				
本机端口		3333				
传输协议		TCP				
远端地址		192.174.2.127				
远端口		3334				
消息透传	☐ 启用 ☒ 关闭					
混进混出	☐ 启用 ☒ 关闭					
混进混出匹配时间(秒)		300				
出入口双相机开关	☐ 关闭 ☐ 副相机 ☒ 主相机					
双相机抓拍时差(ms)		1000				
保存						

主相机配置

有线网口	网络协议	网络端口	ONVIF	WebSocket	宇视云	相机通信
联动抓拍	☐ 是 ☒ 否					
本机地址		192.174.2.127				
本机端口		3334				
传输协议		TCP				
远端地址		192.174.2.80				
远端口		3333				
消息透传	☐ 启用 ☒ 关闭					
混进混出	☐ 启用 ☒ 关闭					
混进混出匹配时间(秒)		300				
出入口双相机开关	☐ 关闭 ☒ 副相机 ☐ 主相机					
双相机抓拍时差(ms)		1000				
保存						

副相机配置

2. 混进混出方案

若现场为同进同出通道，需要配合混进混出方案。

步骤1 分别将两台相机远端地址、远端口设置为对端相机的本机地址、本机端口；启用混进混出；配置混进混出匹配时间，推荐使用默认值，可根据现场需求进行调整。

有线网口	网络协议	网络端口	ONVIF	WebSocket	宇视云	相机通信
联动抓拍	☐ 是 ☒ 否					
本机地址		192.174.2.80				
本机端口		3333				
传输协议		TCP				
远端地址		192.174.2.127				
远端口		3334				
消息透传	☐ 启用 ☒ 关闭					
混进混出	☒ 启用 ☐ 关闭					
混进混出匹配时间(秒)		300				
出入口双相机开关	☒ 关闭 ☐ 副相机 ☐ 主相机					
双相机抓拍时差(ms)		1000				
保存						

主相机配置

有线网口	网络协议	网络端口	ONVIF	WebSocket	宇视云	相机通信
联动抓拍	☐ 是 ☒ 否					
本机地址		192.174.2.127				
本机端口		3334				
传输协议		TCP				
远端地址		192.174.2.80				
远端口		3333				
消息透传	☐ 启用 ☒ 关闭					
混进混出	☒ 启用 ☐ 关闭					
混进混出匹配时间(秒)		300				
出入口双相机开关	☒ 关闭 ☐ 副相机 ☐ 主相机					
双相机抓拍时差(ms)		1000				
保存						

副相机配置

3.3.8 道闸杆件常抬配置（可选）

若相机单机运行时，需要道闸常抬，当前支持两种方案

1. 软件配置

步骤1 登录相机 web，进入【配置-报警-报警输出】页面，修改<默认状态>，从“常开”修改为“常闭”即可实现道闸杆件常抬，遥控器和过车均不会触发落杆；需要恢复正常抬落杆使用，修改回“常开”即可。

注：“延续时间”必须使用默认的“500”，配置过长，会导致闸杆有概率落杆。



3.3.9 图像参数（可选）

默认不用重新进行配置，当现场出现问题时，可重点关注以下配置。

注：建议微调在 20%以内。

1. 曝光参数

步骤1 进入【配置-视频/图片-图像-曝光参数】页面，可进行曝光参数调节。一般出入口场景中使用如下图中默认曝光参数即可。默认配置下，增益为 0~40。

图3-14 曝光参数页面

曝光参数

曝光模式

自定义曝光

快门时间 (秒)

1/100000

~

1/150

增益

0

~

40

慢快门

☐ 开启

☒ 关闭

最慢慢快门

1/25

曝光补偿

0

高级

测光控制

车辆测光

昼夜模式

☒ 自动

☐ 白天

☐ 夜晚

昼夜模式灵敏度

中

昼夜模式切换时间 (秒)

3

宽动态

开启

宽动态级别

5

宽动态条纹抑制

☐ 开启

☒ 关闭

- 当出现强顺逆光时，导致抓拍图片识别率下降，可在场景设置中添加场景，并在强顺逆光时间段配置曝光补偿进行优化。强顺光下，适当降低曝光补偿；强逆光下，适当增加曝光补偿。
- 当客户对夜间图片亮度要求较高时，在噪点可接受情况下，可适当增加增益。不推荐增加快门，快门在4000 以上，车牌容易出现拖影，影响车牌识别。

2. 智能补光

步骤1 进入【配置-视频/图片-图像】页面。默认补光设置页面显示如下，可以对补光灯进行亮度设置。

图 2-10 智能补光

智能补光

智能补光

☒ 开启

☐ 关闭

补光灯模式

白光模式

补光控制

自动

近光灯级别

1000

远光灯级别

1000

- 智能补光：选择“关闭”则补光灯 24 小时均处于关闭状态，选择“开启”则会根据补光灯类型进行启用。
- 补光控制：默认“自动”，即白天关闭，夜间开灯；可设置“自定义级别”，补光灯强制开启，忽略实际环境光照强度。
- 补光灯级别：一般默认即可，默认值见上图；设置越高灯越亮，现场可根据车牌亮度进行适当调整。

3.4 外设置

该章节主要用于介绍无需配合服务器的相机应用方案。UART_1 默认 UV1.0 协议，UART_2 默认车辆道闸。相机配置门岗一体机使用且需要上报遥控器开闸消息时，RS485_2 接口需连接道闸。UART_2 不控制开闸信号，只负责遥控器开闸消息上报，开闸信号由开关量控制。

3.4.1 对接 LED 屏配置

当相机 RS485_1 接口与 LED 屏连接时，需在外设界面将 UART_1 串口模式选择为 LED 屏协议（同样若相机 RS485_2 接口与 LED 屏连接时，需在外设界面将 UART_2 串口模式选择为 LED 屏协议），即可实现将车辆信息直接显示 LED 屏上的功能。

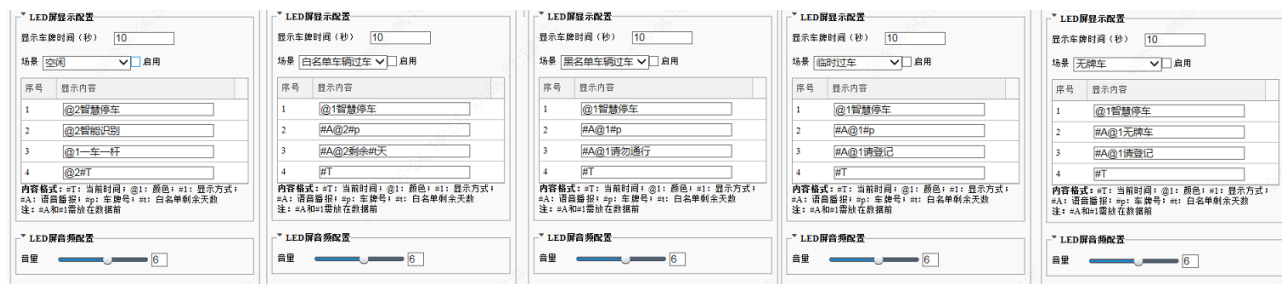
相机支持 RJ_LED 屏 V2.7、UV1.0、UV1.1、RJ_LED 屏 V2.0.8 四种协议 LED 屏，默认使用 UV1.0 协议。支持空闲、白名单车辆过车、黑名单车辆过车、临时过车、无牌车五个场景的 LED 屏显示内容，且可自定义配置。

1. UV1.0/UV1.1

UV1.0/UV1.1 支持两种屏：横屏四行四字、横屏四行两字、竖屏两列四字，一体机默认配置下均为竖屏两列四字。

四行四字横屏为 PL15-12-4-2-H-出入口高亮 LED 屏。两个 PL15-12-4-2-H-出入口高亮 LED 屏并联对接相机时，协议选择 UV1.1。

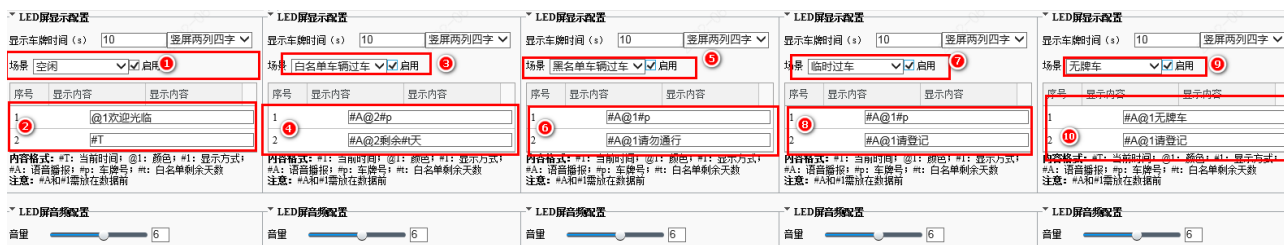
横屏四行四字（一体机暂不支持）



横屏四行两字



竖屏两列四字



2. 其他协议 LED 屏

RJ_LED 屏 V2.7、RJ_LED 屏 V2.0.8 根据实际使用 LED 屏选择协议即可，默认配置与 UV1.0 屏一致。
YW-LED 协议配合余位屏使用。

3. 主副相机

主副相机均连接 LED 屏时，需确保：

- 1) 主副相机配置 LED 屏协议一致，即主副相机外设串口模式协议配置相同
- 2) 实际使用 LED 屏型号一致



说明：

- 配套出入口门岗一体机使用时，五个场景均需去勾选
- 第四列仅可配时间（#T），配置其他则无法通过配置恢复时间，需断电重启
- 时间（#T）仅可在第四行配置，否则会出现屏幕卡死问题
- 时间（#T）颜色、滚动方式不支持自定义配置，固定为由右向左滚动（横屏）或由下向上滚动（竖屏），颜色固定显示为绿色
- 空闲场景不能配置#P，否则相机会挂死
- 若配置字体颜色、滚动方式、语音播报、音量配置不生效，请先确认使用 LED 屏是否支持

4 相机注册服务器

相机注册服务器，请按照相关服务器配置说明完成相关配置及功能验证。

5 系统维护

5.1 升级

步骤1 登录相机 WEB 页面后，进入【维护-维护-维护】页面。

步骤2 软件升级项，点击该项右边的<浏览>，选择升级文件，确定后点击<升级>。

5.2 日志获取

步骤1 登录相机 WEB 页面后，进入【维护-维护-维护】页面。

步骤2 点击<浏览>，选择保存路径，点击<导出>，导出诊断日志。

5.3 注册云服务器

为便于维护设备，建议登录智能运维平台（地址：<https://imc.uniview.com>），将相机注册至智能运维平台。可参考平台登录页面“帮助”中的用户手册在平台端完成设备添加。