

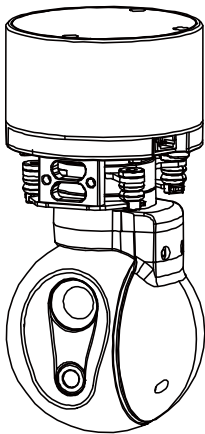


U2

微型双光跟踪吊舱

User Manual

使用说明



关注公众号, 了解更多信息, 或访问我们的网站: www.szpinling.com

For more details please scan the QR code or visit our
website: www.szpinling.com

前言

请仔细阅读本文以确保正确使用产品，不遵守和不按照本手册的说明来操作可能损坏产品。用户切勿自行对吊舱作任何拆装，否则可能导致吊舱无法正常工作。

由于我司无法控制用户的具体使用、安装、改装以及使用不当等情况，由以上所造成的直接、间接损失或损伤，我司将不承担相应的损失及赔偿责任。因使用本产品而造成的间接或直接损失与伤害，我司概不负责。

阅读标识：



禁止



重要注意事项

注意事项：

1. 吊舱使用完毕后，请将设备保存在干燥的环境下，避免环境湿度过大导致镜头起雾。假如镜头起雾，可开机一段时间等待雾气消散。
2. 清洁相机镜头脏污时，请务必使用柔软干燥的清洁布擦拭镜头表面。

一、规格参数

整体参数	
产品重量	≤80g
产品尺寸	39*39*81.1mm
工作电压	12~16V
动态电流	200~700mA @ 12V
功率	平均功率2.4W, 峰值功率 8.4W
工作环境温度	-20°C~+60°C
防护等级	IP4X
视频输出	IP (RTSP/UDP 1080p 30fps)
控制方法	TTL / TCP
云台参数	
角度范围	俯仰角度: -30°~115°, 偏航: ±145°
稳定精度	0.2mrad
最大角速度	≥30°/S
一键回中	√
相机参数1	
分辨率及帧率	1920*1080 @30fps
焦距	2.4mm
视场角	98.5°*66.3°

相机参数2

分辨率及帧率	1920*1080 @30fps
焦距	10.36mm
视场角	30°*17.1°
混合变焦	12.5x (光学变焦4.2倍，数码变焦3倍)

跟踪性能参数

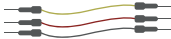
最小目标对比度	5%
最小目标尺寸	16*16 pixel
最大目标尺寸	128*128 pixel
追踪速度（人）	±32 pixel/frame
跟踪速度（汽车）	±48 pixel/frame
目标记忆时间	100 frames

二、产品介绍

2.1 简介

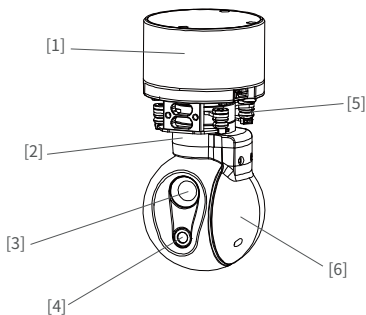
U2是一款高精度二轴轻量化增稳吊舱，配有200万像素的双视角定焦相机，小视场角 $30^{\circ}\times 17.1^{\circ}$ ，大视场角 $98.5^{\circ}\times 66.3^{\circ}$ 。其支持画面转动、小视场角电子变倍3倍，目标跟踪功能，识别人车目标物。自身小于80g的重量能轻松适应各种小型无人系统，能广泛用于公安、电力、消防、变焦航拍等行业无人系统解决方案的应用中。

2.2 包装清单

吊舱*1		USB转 TTL线*1	
电源线*1			
连接 串口线*1			
网线*1			
多功能线*1			

三、安装指引

3.1 吊舱部件图



[1] 控制盒

[2] 航向轴方向电机

[3] 定焦镜头（大视角）

[4] 定焦镜头（小视角）

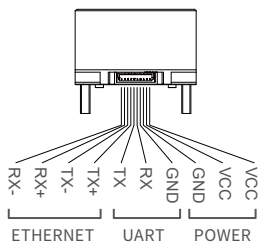
[5] 减震球

[6] 俯仰轴方向电机



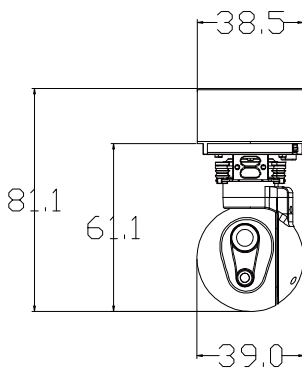
请确保电机转动过程中不被任何物品阻挡，若云台转动过程中受到阻挡，请立即清除障碍物。

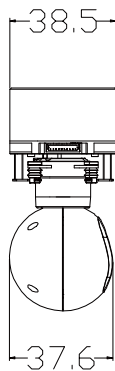
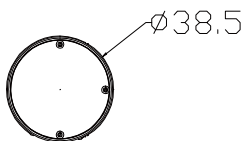
3.2 控制盒



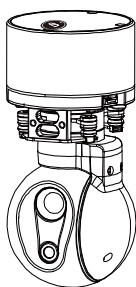
3.3 吊舱尺寸图

单位: mm





3.4 吊舱方向



正前方

3.5 图像接口

吊舱所有图像输出接口说明：

网络输出: 设备提供标准网络输出接口, 支持 RTSP、UDP、RTMP 视频流协议。出厂默认为 RTSP 协议, 取流地址为 `rtsp://192.168.2.119:554`, 默认视频参数为: 分辨率 720P、帧率 30fps、码率 2Mbps。以上参数均支持用户自定义配置。

模拟输出: 不支持。



吊舱在使用我司 Viewlink 用户界面软件时网络出图连接时, 外接设备(电脑)网口Internet 协议版本4 本地设置应为IP 地址: 192.168.2.2 (最后一个字节 2~254 中选, 不与吊舱 119 相同即可), 子网掩码: 255.255.255.0, 默认网关: 192.168.2.1, 且电脑所有防火墙需关闭, 再输入吊舱IP, 打开视频, 即可出图。

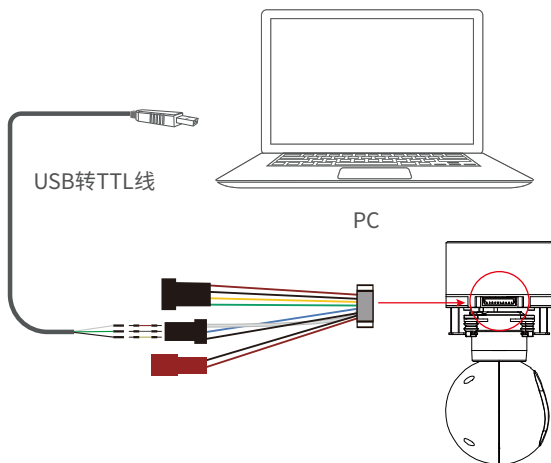
四、吊舱信号控制

4.1 串口TTL控制

TTL 通讯要求: TTL 信号为 3.3V, 波特率: 115200, 数据位8位, 停止位1位, 无校验, HEX 发送与接收。

通讯连接图 (以电脑 $\longleftrightarrow$ usb 转TTL 线 $\longleftrightarrow$ 吊舱为例):

吊舱	线
TX	$\longleftrightarrow$ RX (白色)
RX	$\longleftrightarrow$ TX (绿色)
GND	$\longleftrightarrow$ GND (黑色)



USB转TTL线图：通过USB转TTL串口线连吊舱与上位机（使用配线usb转TTL线，线杜邦头端采用TX接RX、GNG接GND的接法，连接到吊舱指定串口，另一端usb接口接到电脑），安装Viewlink控制软件，可以直接测试吊舱功能；用户或可选择自行开发，具体串口控制协议联系技术支持。

【ViewLink是我司用于“品灵”云台的用户界面，（您可联系经销商寻求安装包）下载】



吊舱串口外接插针口，禁止接入电源。

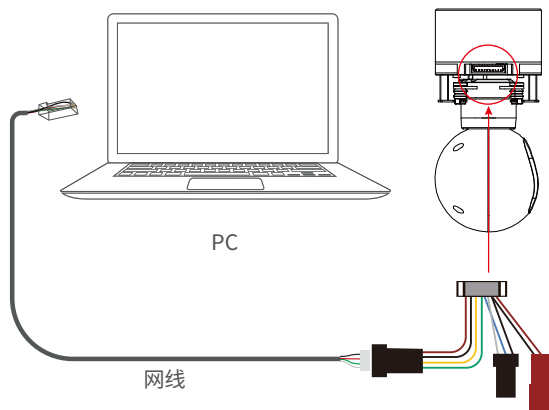


吊舱默认串口波特率位115200，可根据用户对接串口设备更改波特率。

4.2 TCP控制

吊舱出货带有网口输出的情况下，默认IP地址：192.168.2.119，控制端口：2000；连接后，发送对应TCP协议，即可控制吊舱。

TCP控制协议为[帧头:EB+命令ID :90+数据体长度:XX+数据体（串口协议，包含校验位）+校验和（数据体所有字节相加之和的低八位）]或者直接使用我司Viewlink用户界面来TCP连接后进行控制。



五、FAQ

1.U2是否支持存储功能？

答:不支持；

2. U2图像输出类型有哪些？

答:仅网络输出；

3. U2航向能无限转动吗？

答:不支持；

4. U2如何修改编码参数？

答:web 上输入默认地址, <http://192.168.2.119/cgi-bin/config> 网址进入后台,可调整码流,更改 IP 地址;更改 IP 后,替换网址中相应的 IP 数字再登入。