

NSM_CAR Tools 管理系统 使用说明手册



湖南纳雷科技有限公司

Hunan Nanoradar Science and Technology Co.,Ltd.

版本历史

日期	版本	版本描述
2018-06-01	1.0.1	系统发布

目 录

1	开始使用 NSM_CAR Tools.....	1
1.1	系统登录.....	1
1.2	连接雷达 (CAN).....	1
2	功能介绍.....	3
2.1	系统设置.....	3
2.1.1	修改登录密码.....	3
2.1.2	文本设置.....	4
2.2	Object 模式.....	5
2.2.1	目标类型.....	5
2.2.2	过滤参数.....	6
2.2.3	碰撞参数.....	7
2.3	Cluster 模式.....	8
2.3.1	目标类型.....	8
2.3.2	过滤参数.....	8
2.4	系统授权.....	9
2.5	视频监控.....	10
2.6	获取帮助.....	11
3	系统配置要求.....	11
3.1	软件平台.....	11
3.2	硬件平台.....	11
3.3	CAN 控制盒.....	11

1 开始使用 NSM_CAR Tools

1.1 系统登录

系统默认账户：admin ，初始密码为：123456

系统默认语言为简体中文，如要使用英文，请选择 English。三角形小按钮为程序语言选择，爱心小按钮可以设置程序界面颜色。

系统默认免费使用 7 天，免费权限到期后，请发送机器码至销售人员获取授权文件。

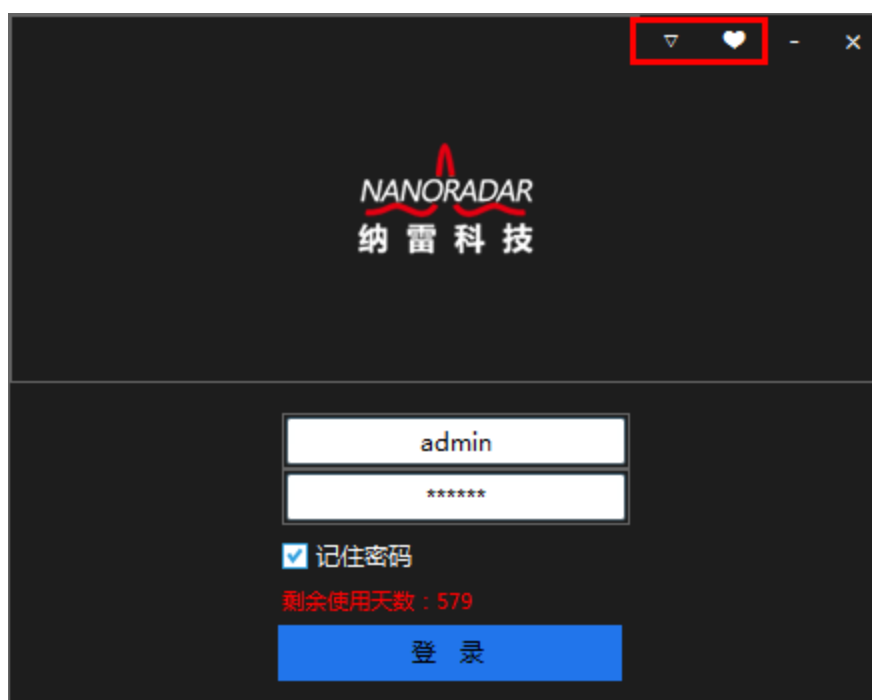


图 1-1 登陆界面

1.2 连接雷达 (CAN)

第一步：点击【连接设备】按钮，雷达扫描区域将会展示雷达探测到的目标。系统默认选择 Object 模式，该模式所输出的目标数据是经过雷达自带算法分析的。

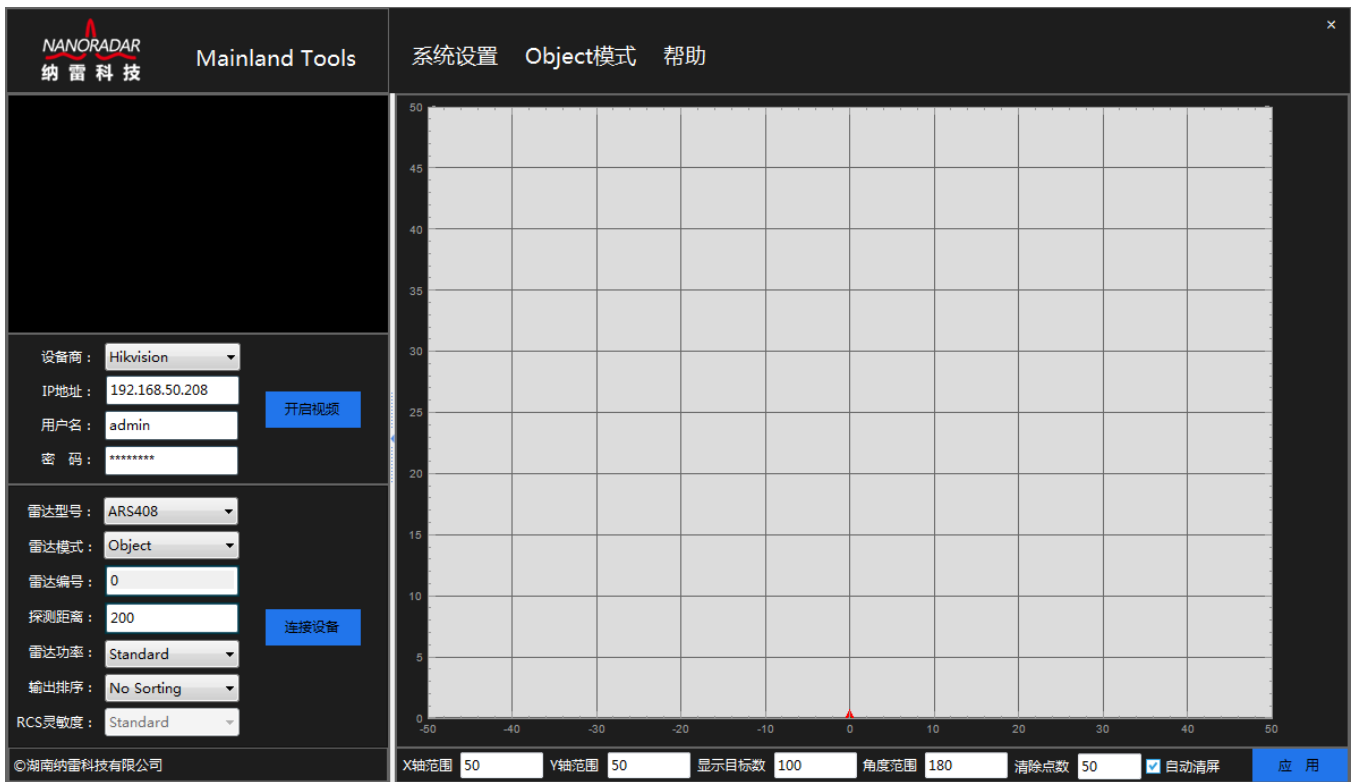


图 1-2 连接雷达

第二步：数据显示如下图

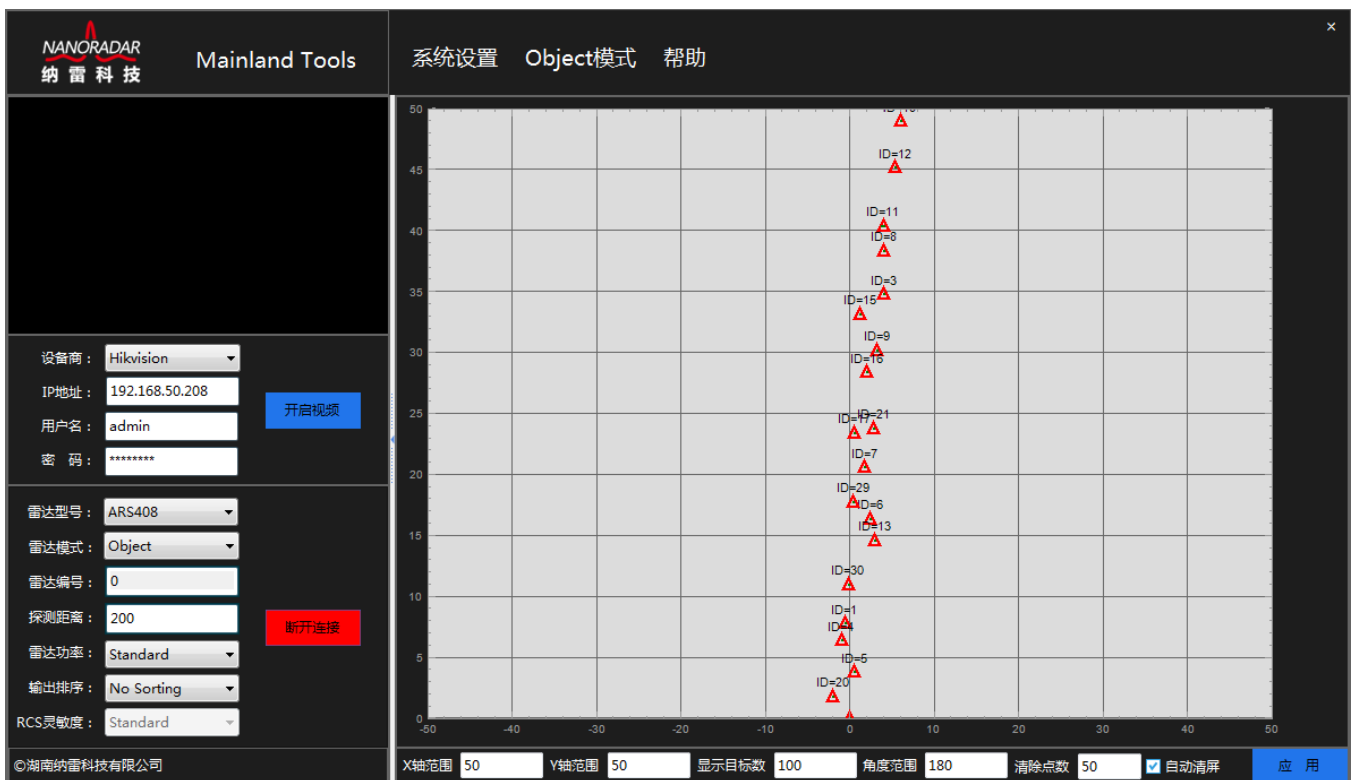


图 1-3 数据显示

第三步：设置程序显示坐标，在主界面上填写 X 轴范围、Y 轴范围，显示点数区间为【200-500】，角度范围区间为【0-180】，填写完成后点击【确定】按钮即可。自动清屏功能为程序默认一定时间自动刷新界面目标数据，当目标显示过多时请勾选此项。



图 1-4 坐标设置

2 功能介绍

2.1 系统设置

2.1.1 修改登录密码

点击系统设置菜单的下拉菜单中的修改密码选项，弹出修改密码对话框，如下图所示，输入当前密码、新密码、重复输入密码，点击【确定】按钮；密码修改成功后，程序将重启。

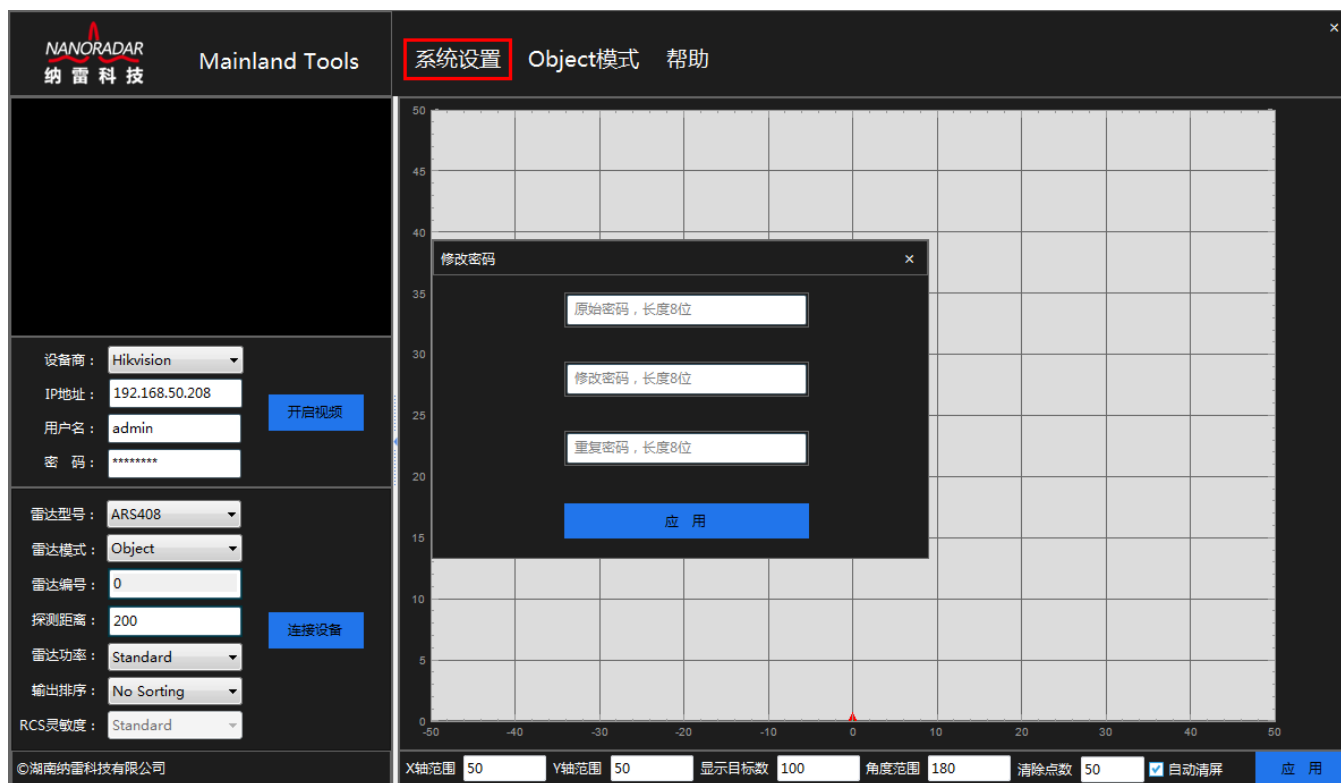


图 2-1 修改登录密码

2.1.2 文本设置

点击**系统设置**菜单下拉菜单中的**文本设置**选项，弹出**显示设置**对话框，程序默认不勾选，用户可根据不同需求勾选对应选项。程序将实时显示目标对应数据

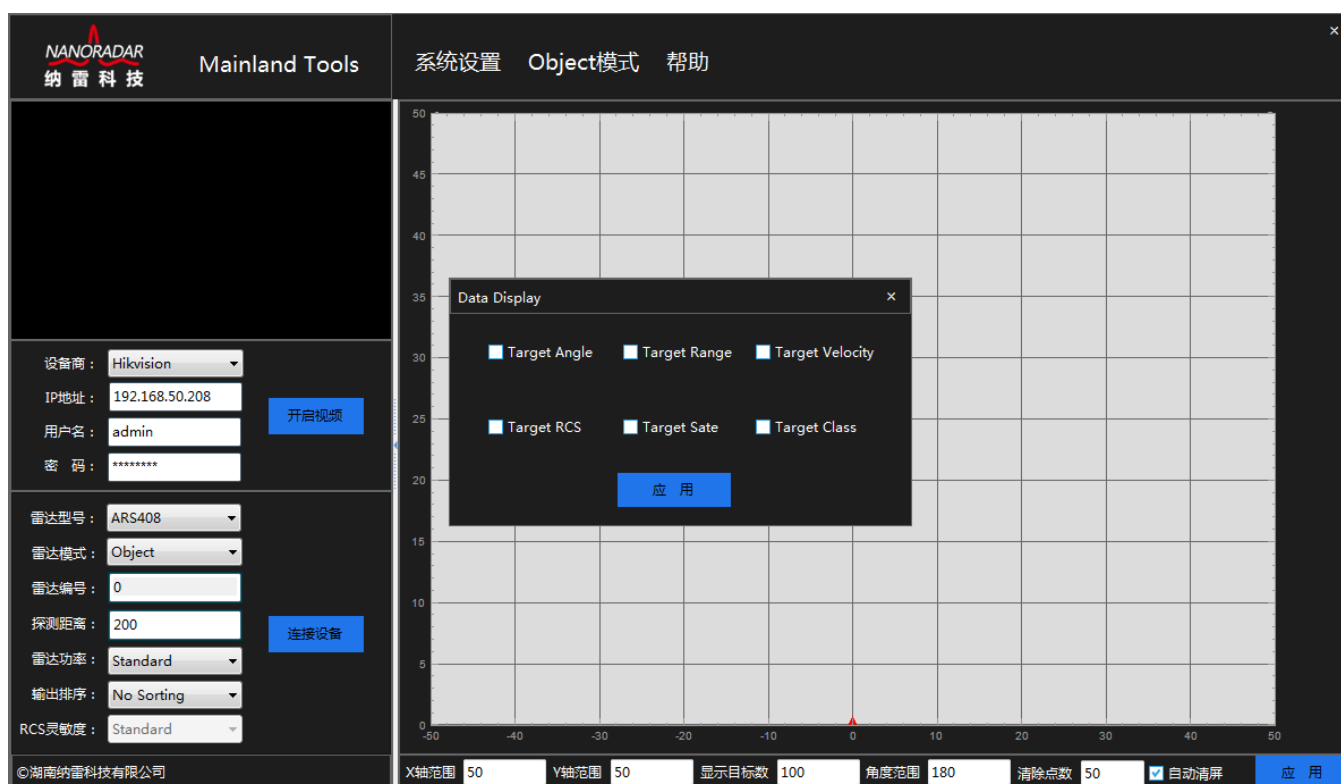


图 2-2 文本界面设置

如下图，程序勾选角度、距离，主界面实时显示对应数据：

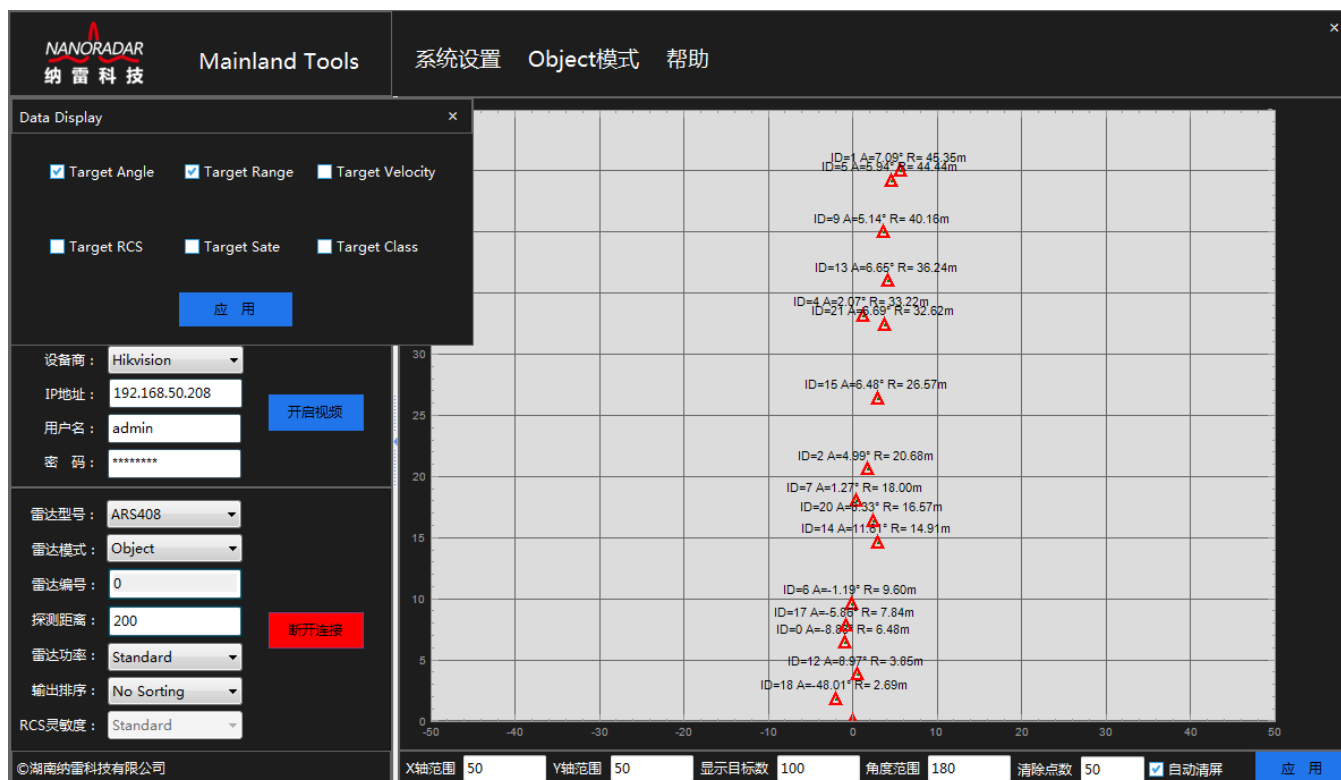


图 2-3 文本设置显示

2.2 Object 模式

2.2.1 目标类型

点击 **Object 模式** 菜单下拉菜单中的 **目标类型** 选项，界面分为两项：

目标状态：ALL（所有目标）；MOVING（远离目标）；ONCOMING（靠近目标）；STATIONARY（静止目标）；CROSS STATIONARY（横穿静止目标）；CROSSING（横穿目标）；

目标类型：ALL（所有类型）；POINT（点）；CAR（小汽车）；TRUCK（卡车）；Pedestrian（行人）；MOTORCYCLE（摩托车）；BICYCLE（单车）；WIDE（宽的物体）；

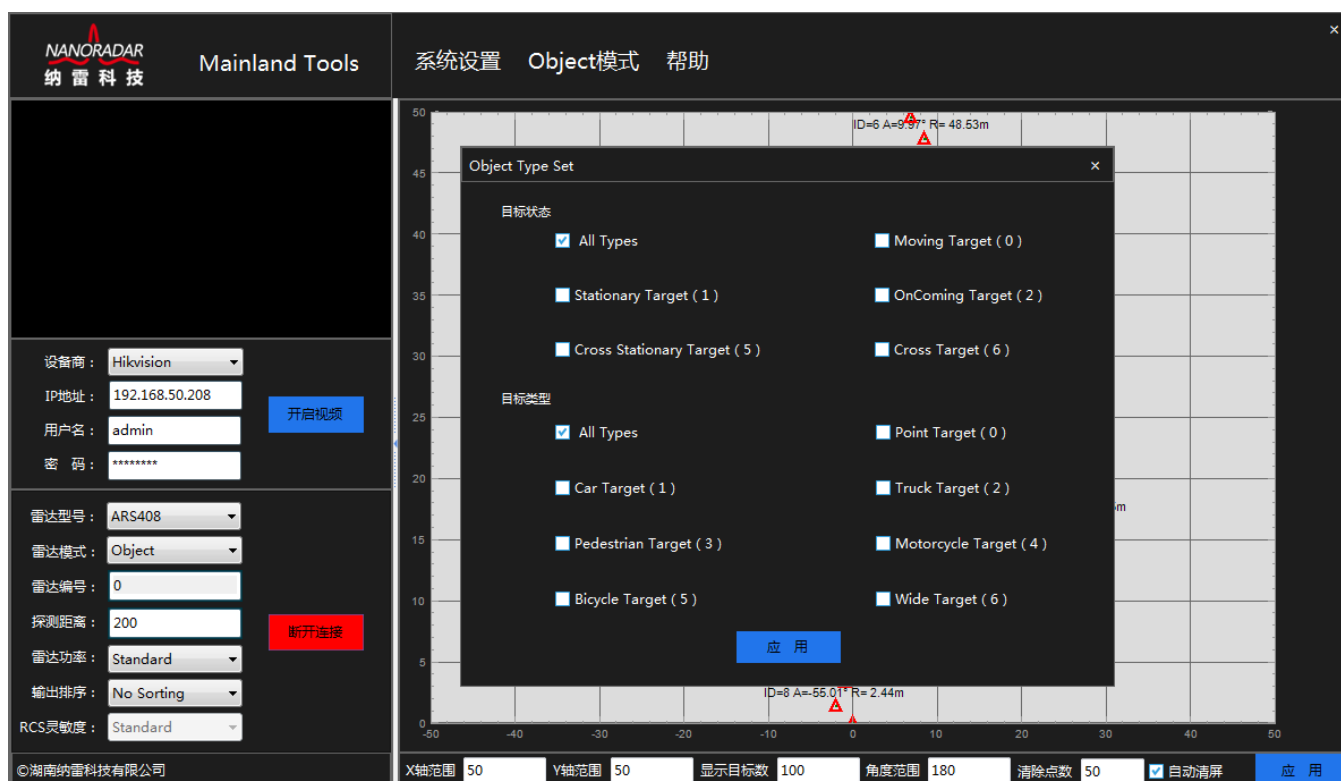


图 2- 2 显示目标类型

Note:默认选择 ALL 类型的目标，其他类型和 ALL 互斥。客户也可以分别选择其他类型的目标。

2. 2. 2 过滤参数

点击 **Object 模式** 菜单下拉菜单中的**过滤参数**选项，用户可根据不同需求启用不同的过滤条件，如下图，需要启用最大目标数目该条件时，勾选后点击应用按钮即可。

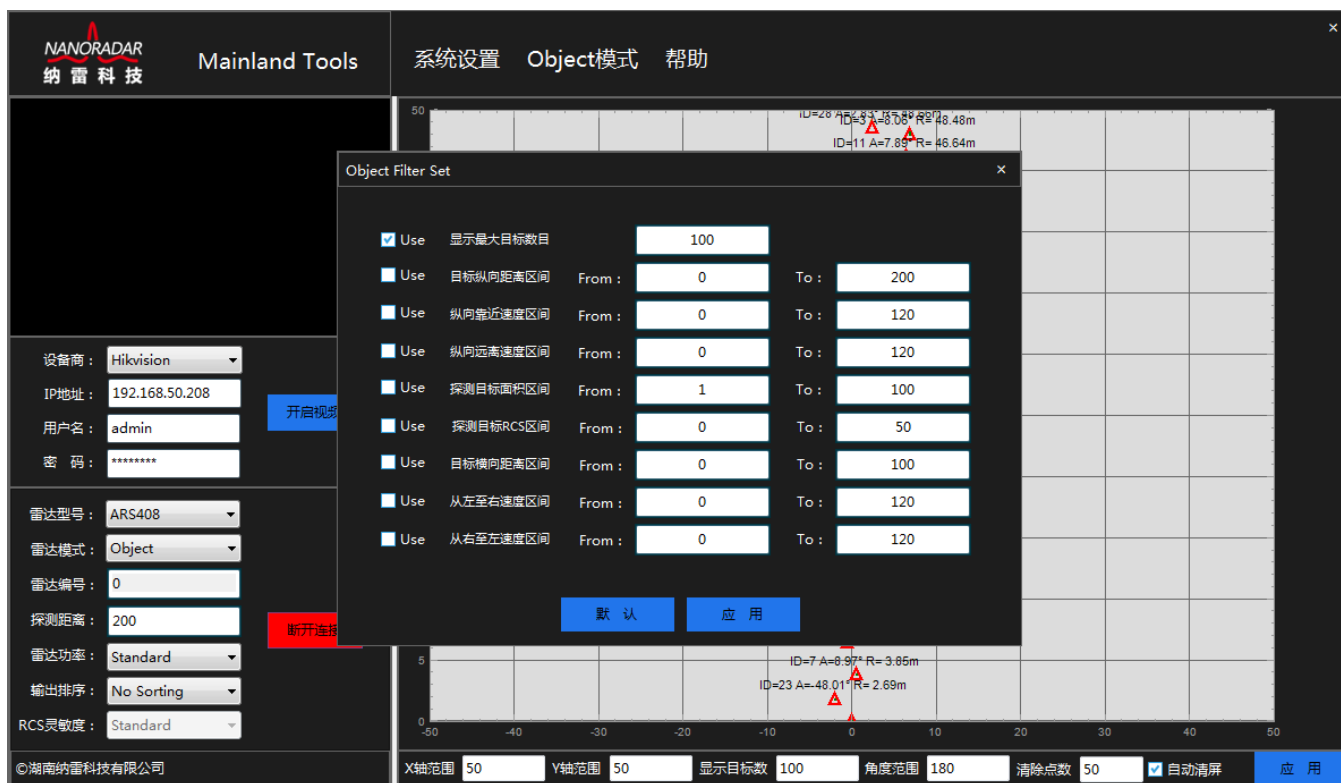


图 2-3 过滤参数

2.2.3 碰撞参数

点击 **Object 模式** 菜单下拉菜单中的**碰撞参数**选项，用户可根据不同需求启用不同的碰撞区域，408 雷达最多允许设置 8 个区域，区域设置请参看界面中的坐标图，详情如下图：

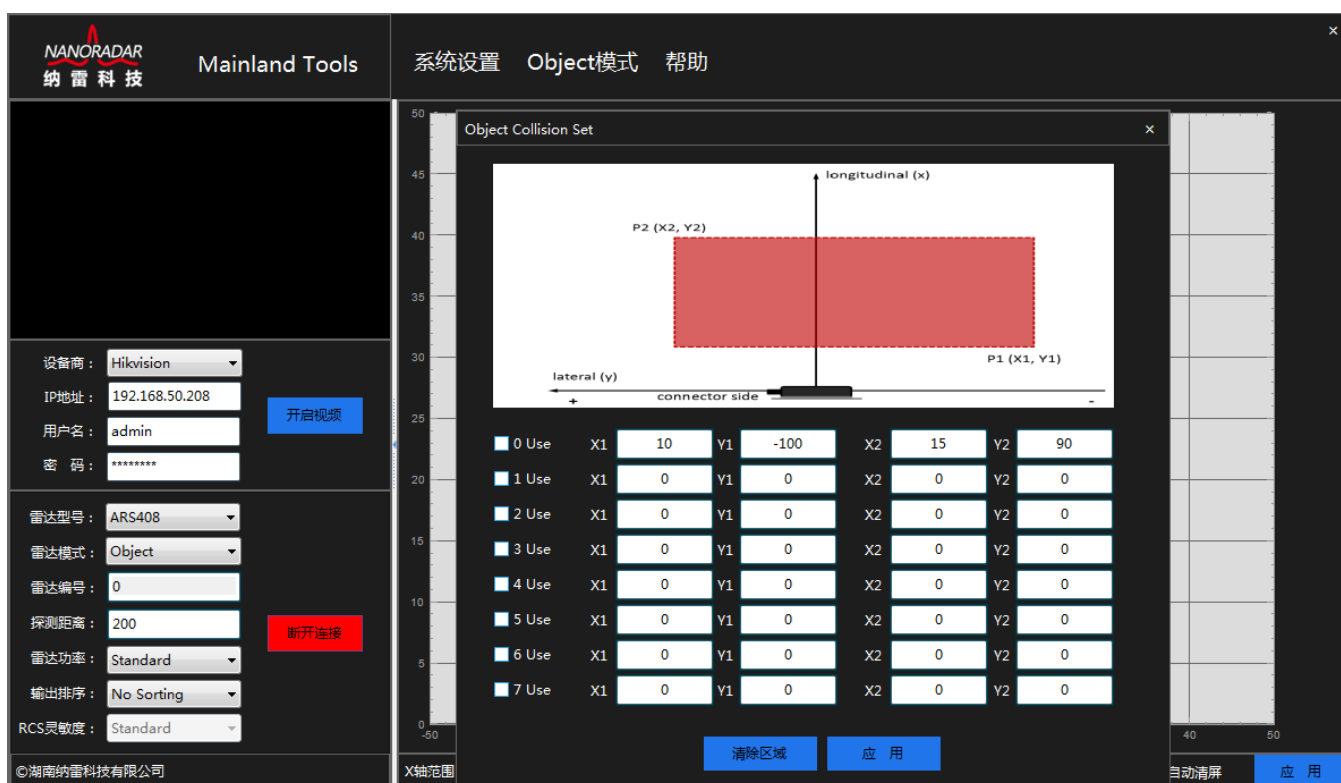


图 2- 4 碰撞参数

2.3 Cluster 模式

2.3.1 目标类型

点击 **Cluster 模式** 菜单下拉菜单中的 **目标类型** 选项，界面分为两项：

目标状态：**ALL**（所有目标）；**MOVING**（远离目标）；**ONCOMING**（靠近目标）；**STATIONARY**（静止目标）；**CROSS STATIONARY**（横穿静止目标）；**CROSSING**（横穿目标）；

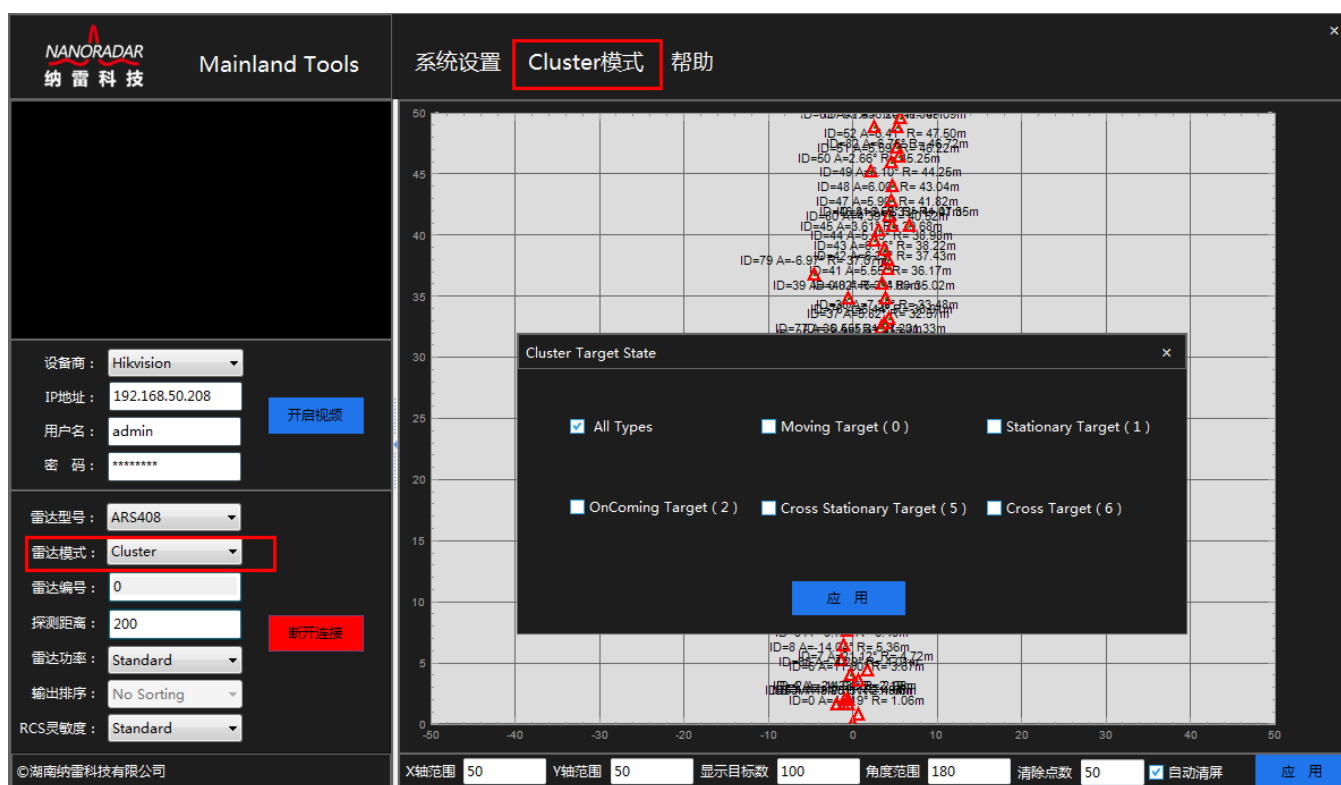


图 2- 7 Cluster 模式

2.3.2 过滤参数

点击 **Cluster 模式** 菜单下拉菜单中的 **过滤参数** 选项，用户可根据不同需求启用不同的过滤条件，如下图，需要启用最大目标数目该条件时，勾选后点击应用按钮即可。



图 2- 8 Cluster 过滤参数

2.4 系统授权

当客户系统使用期限到期时，您需要授权后继续使用，点击【**机器码**】按钮，将生成的机器码发送给业务对接人（请确认需要继续使用的天数），我们接到您的机器码后将会在第一时间给您生成 Key 文件。

当您收到 Key 文件点击【**导入**】按钮，选择 Key 所在目录，最后点击【**确定**】按钮。即完成系统授权。

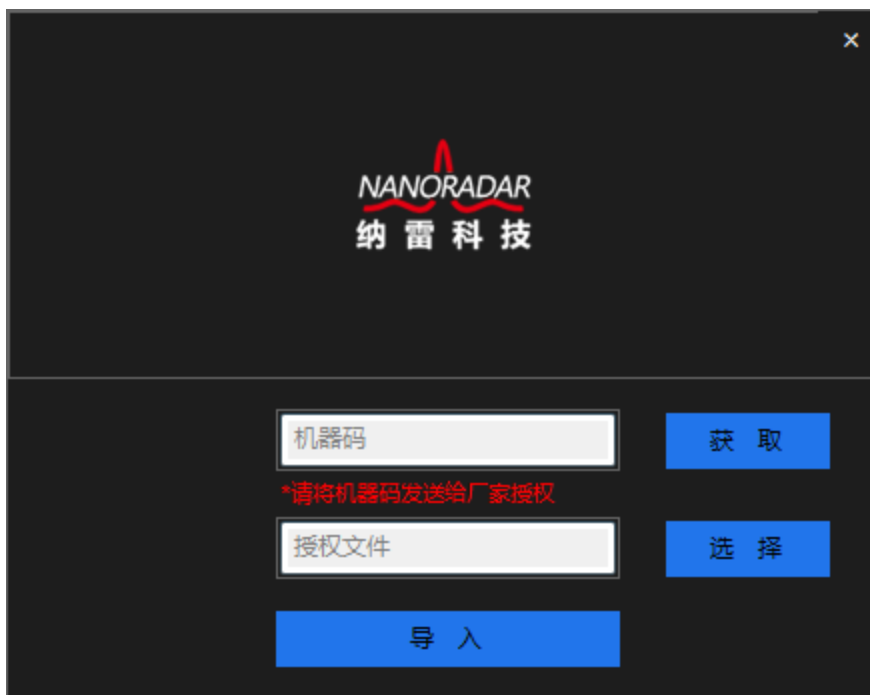


图 2-9 系统授权

2.5 视频监控

系统目前支持海康威视、大华两家厂商的网络摄像头，选择您购买的摄像头厂家、填写摄像头 IP 地址、用户名、密码，点击【开启视频】按钮。



图 2-50 监控设置界面

2.6 获取帮助

点击**帮助**菜单，即可获得相应版本的《Mainland Tools 管理系统使用说明手册》。

3 系统配置要求

3.1 软件平台

Microsoft .Net Framework 4.0 及以上版本；

免安装版本需要客户手动安装.Net Framework 4.0 及以上版本。

3.2 硬件平台

安装该上位机软件需要的配置如下图所示，如果配置太低，会导致软件无法启动，或者卡死现象。

最低配置		推荐配置	
系统	Windows 7 SP1 / 8 / 8.1 / 10	系统	Windows 7 SP1 / 8 / 8.1 / 10
CPU	Intel Core i3 530 / AMD Phenom II X4 925	CPU	Intel Core i5 4590 / AMD FX8300
内存	4GB	内存	8 GB
硬盘	8 GB	硬盘	8 GB
显卡	NVIDIA GeForce 590/ AMD Radeon HD 6990 / Intel HD Graphics 4400	显卡	NVIDIA GeForce 1080Ti / AMD Radeon R9 295X2 / Intel HD Graphics 7000
声卡	DirectX兼容声卡	声卡	DirectX兼容声卡
DX	DirectX 9.0c	DX	DirectX 9.0c

图 3- 1 硬件配置要求

3.3 CAN 控制盒

使用该上位机连接 CAN 接口类型的雷达时，需要使用纳雷指定的 USBCAN 适配器，并安装相应的驱动，如下图所示。



图 3- 2 USBCAN 连接器

Note:

NSM Tools 安装后，在 Driver 文件夹中，有 USBCAN 适配器 win2000_xp_win7-32 和 win7-64 驱动。

USBCAN 适配器初次连接电脑后，显示无此驱动，如下图所示：

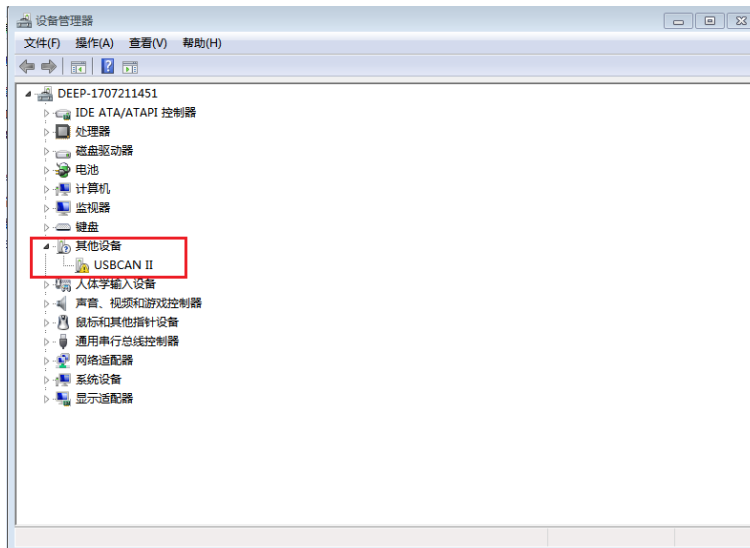


图 3-3 无安装 USBCAN 驱动界面

点击其他设备的 USBCAN II，弹出如下界面，点击浏览计算机以查找驱动程序软件 (R)，选择相应的驱动安装路径即可。

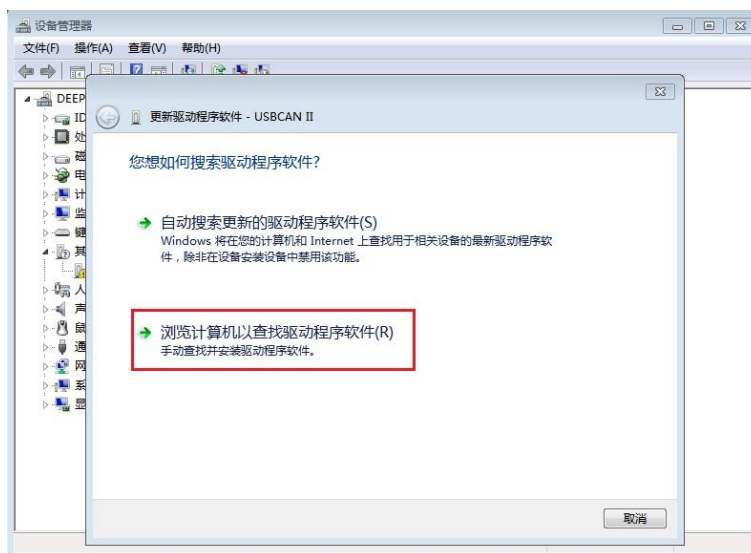


图 3-4 选择相应的 USBCAN 驱动路径



长沙高新区文轩路 27 号
麓谷企业广场 B7 栋

E-Mail: sales@nanoradar.cn

URL: www.nanoradar.cn