

# 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。

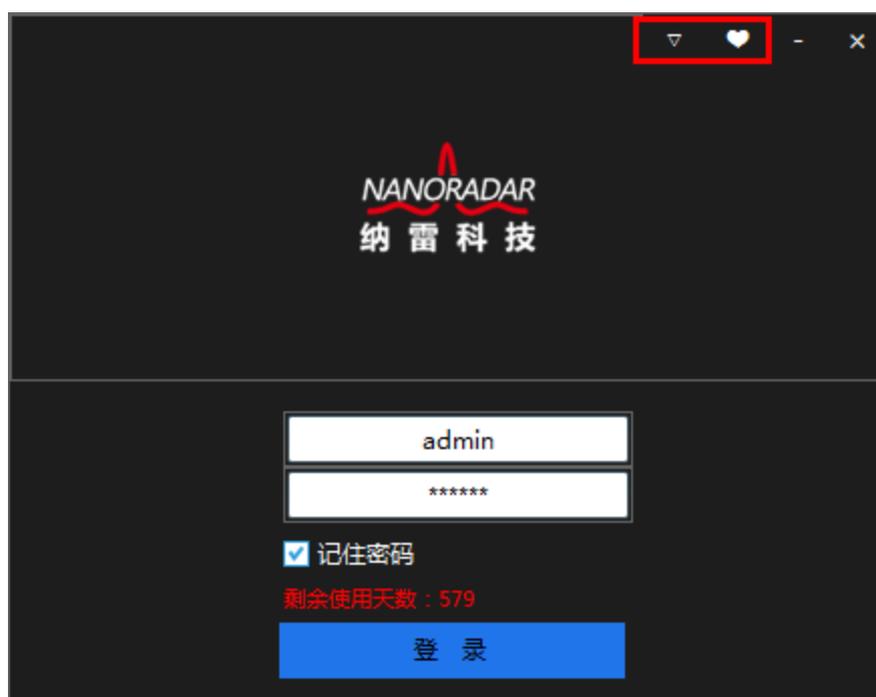


图 1-1 登陆界面

## 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。

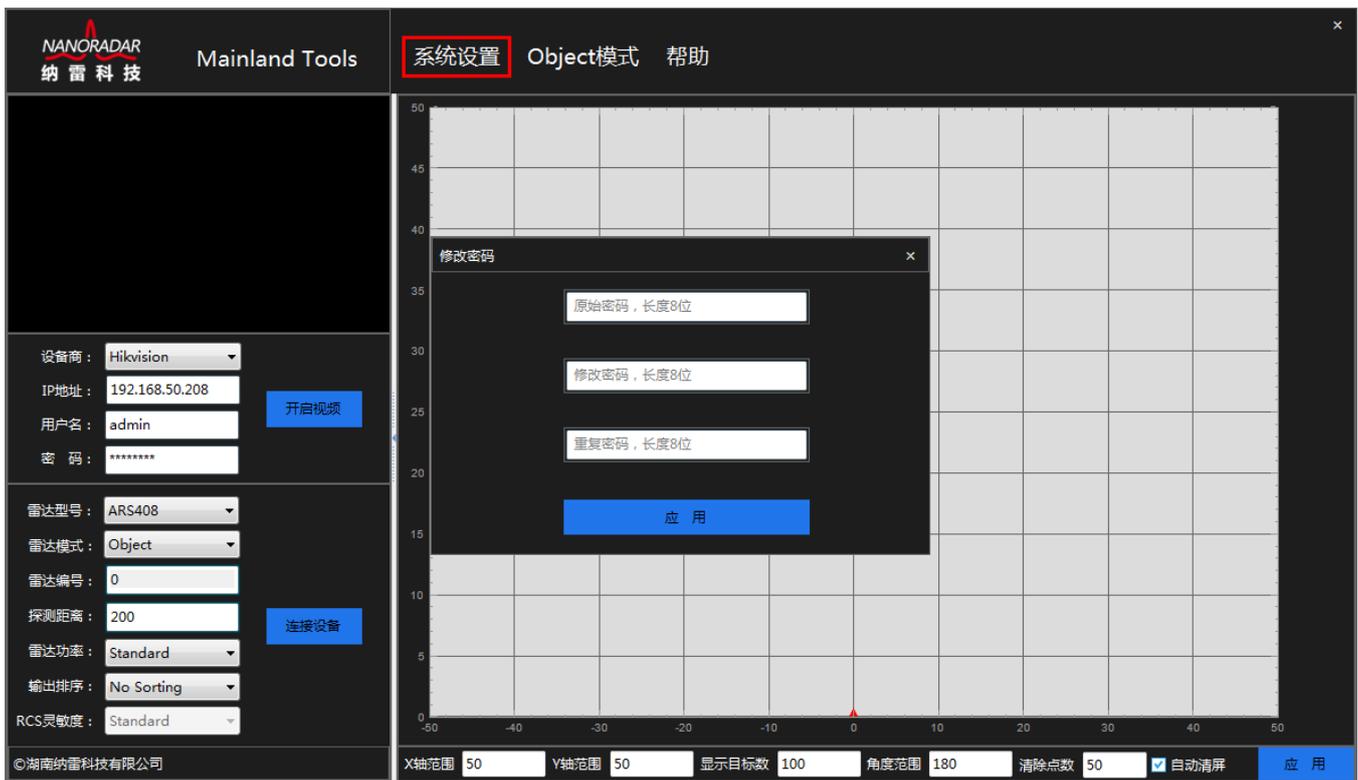


图 2- 1 修改登录密码

## 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

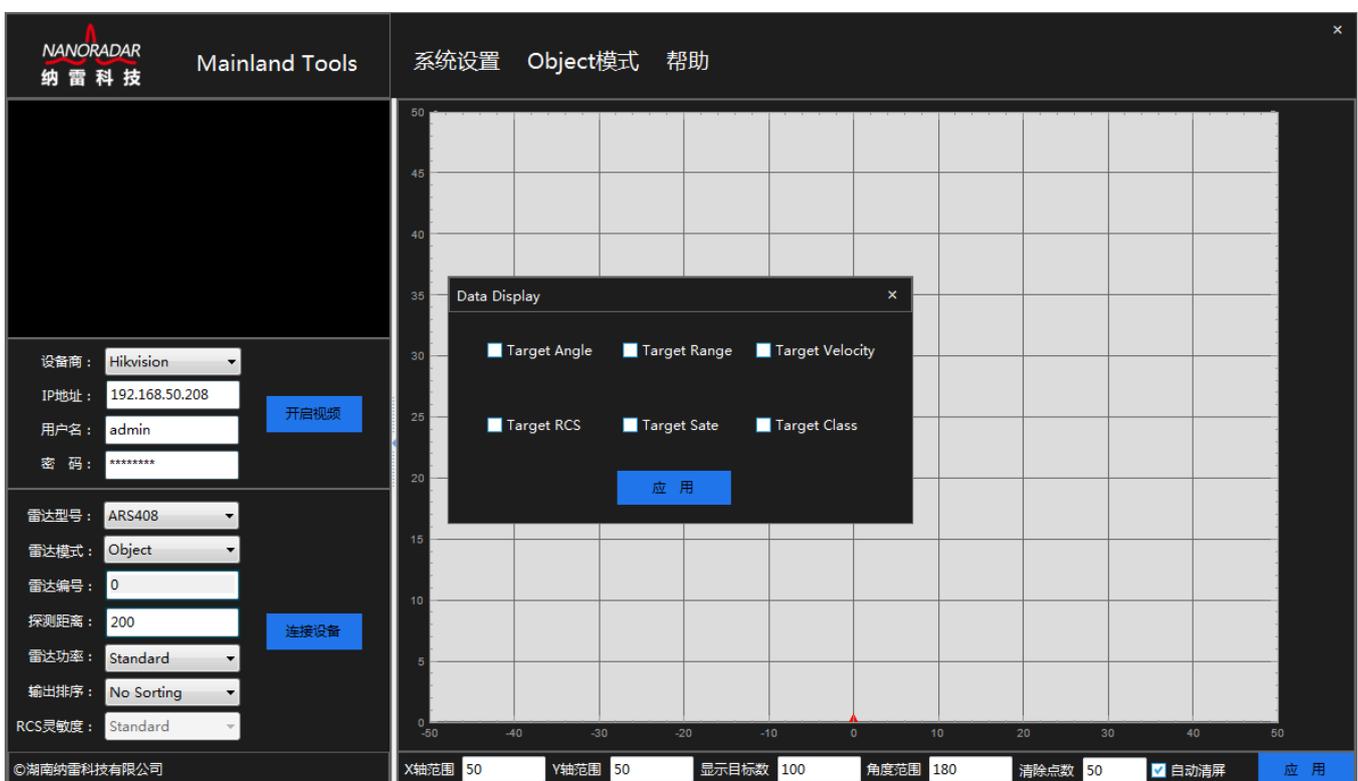


图 2-2 文本界面设置

如下图，程序勾选角度、距离，主界面实时显示对应数据：

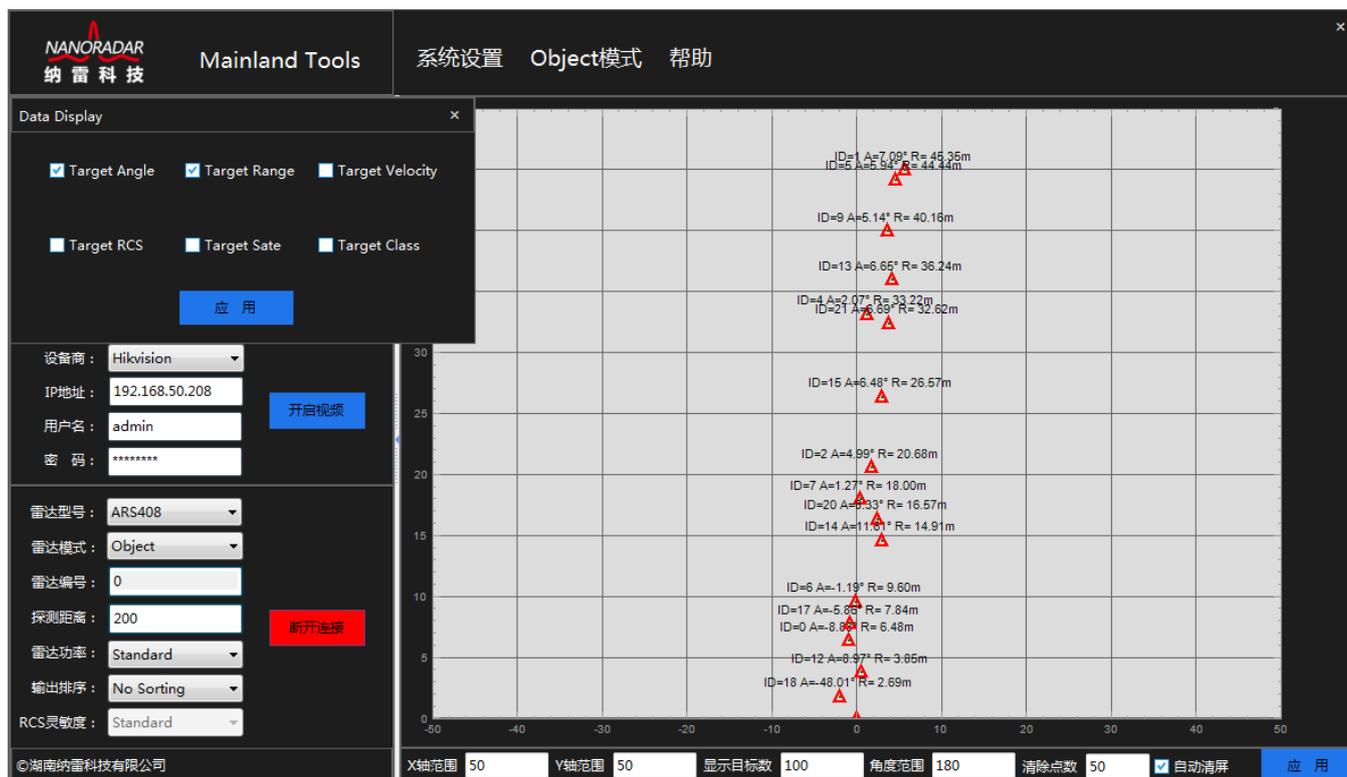


图 2-3 文本设置显示

## 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）；

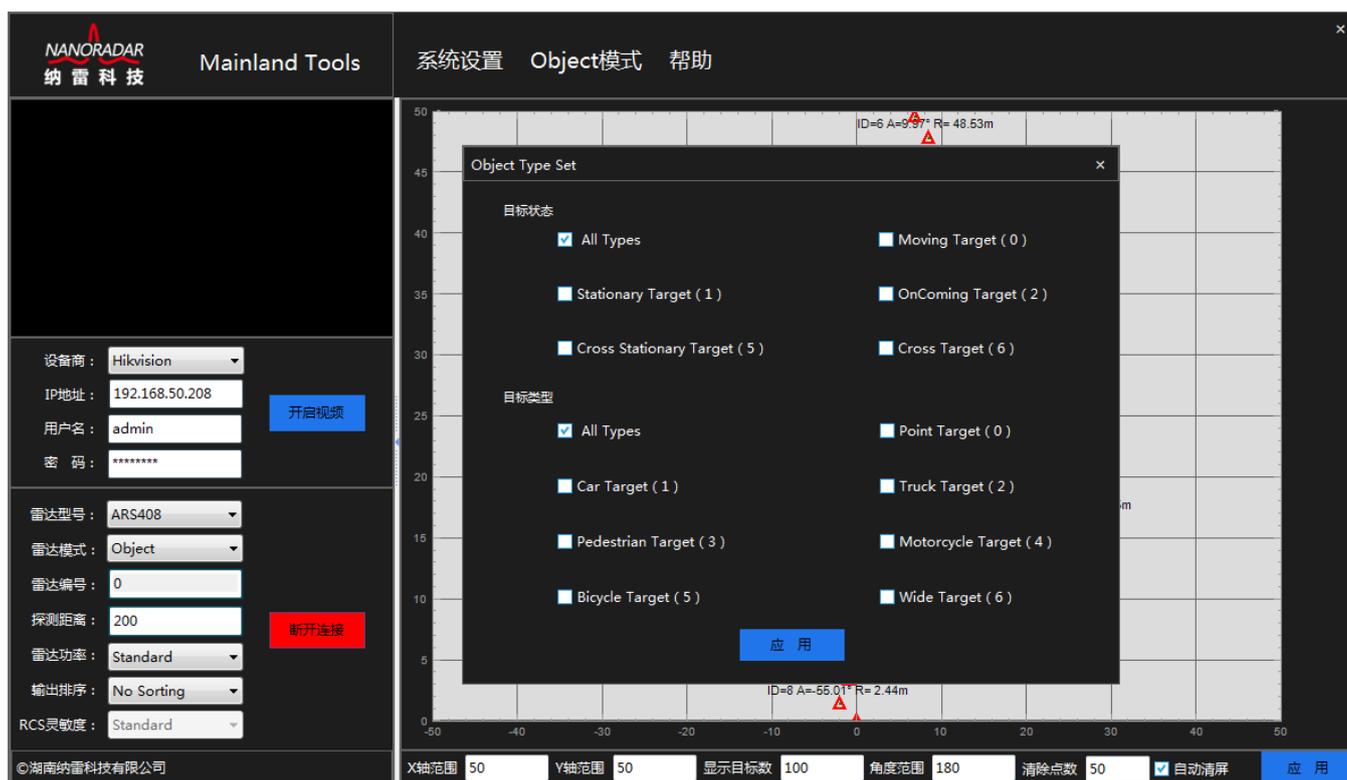


图 2- 2 显示目标类型

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。

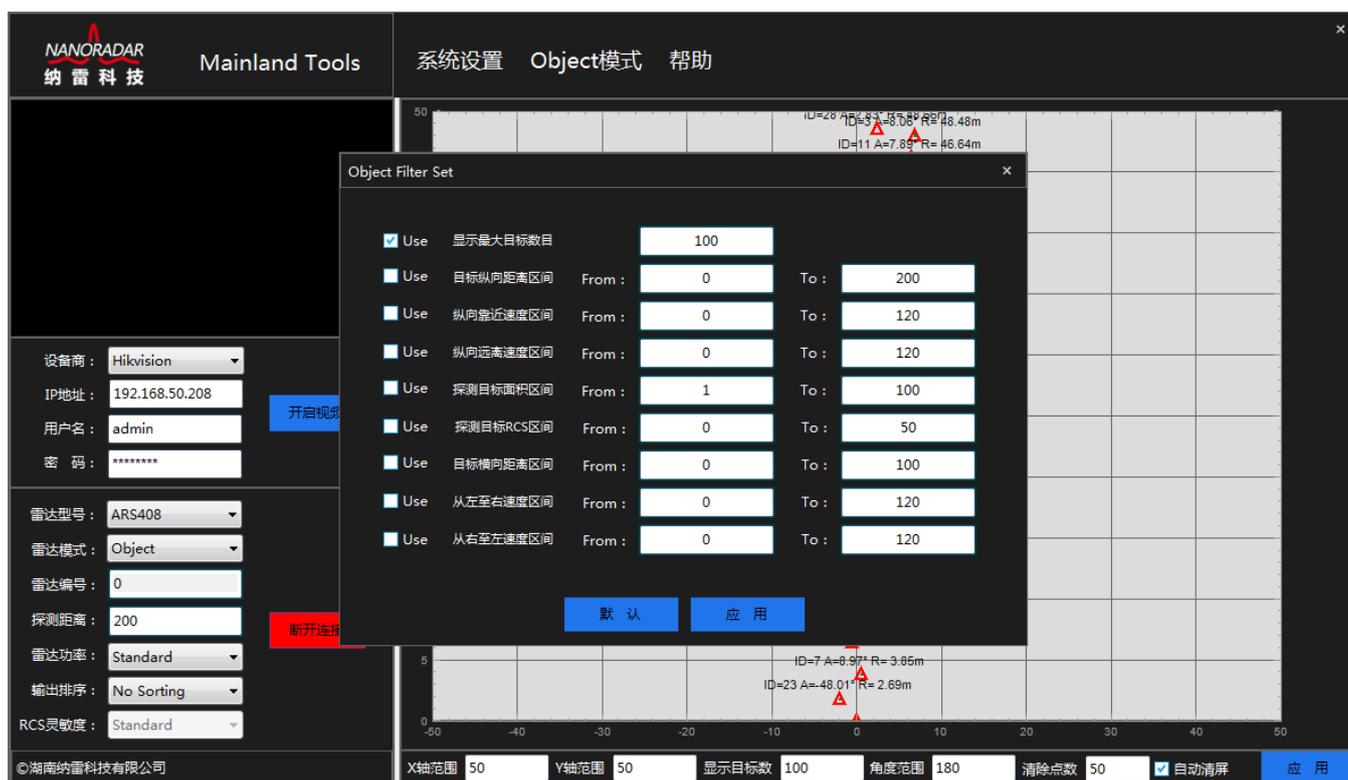


图 2-3 过滤参数

### 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：

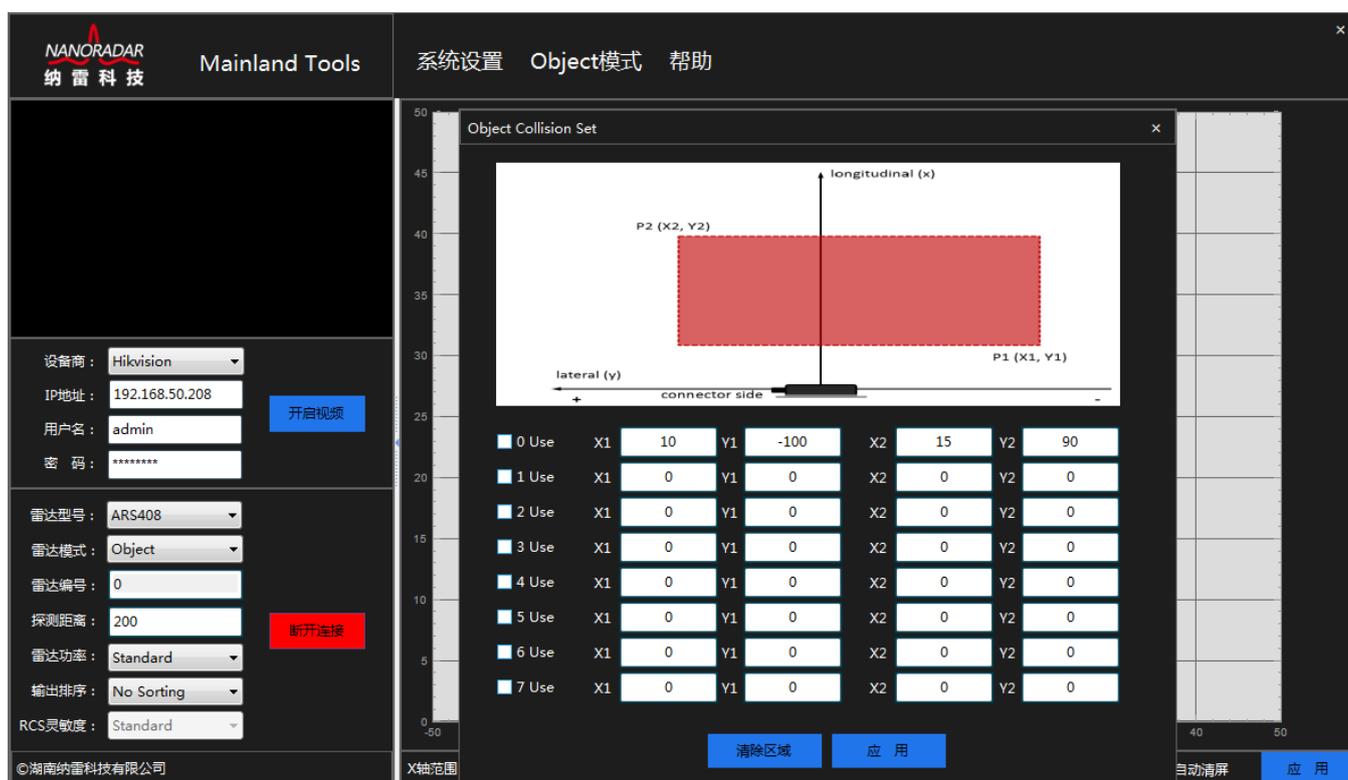


图 2- 4 碰撞参数

## 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）；

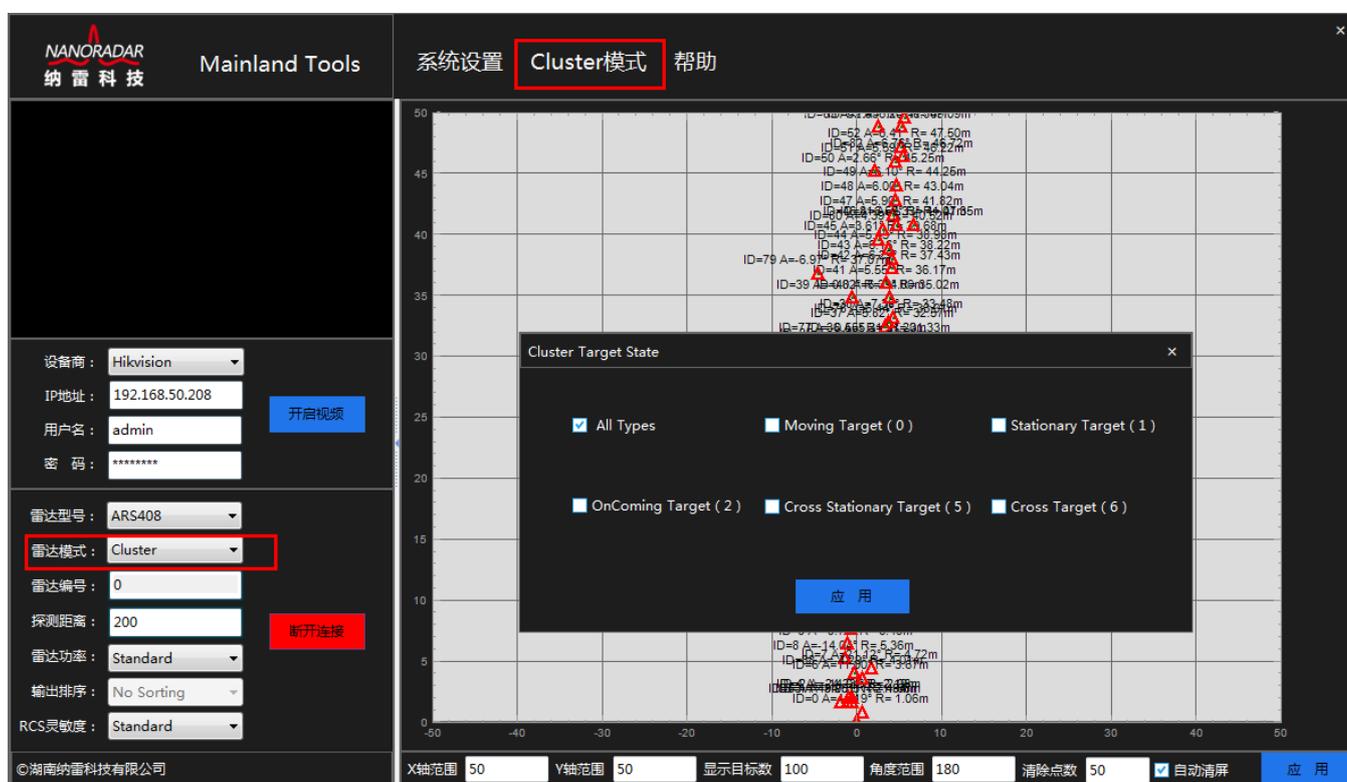


图 2- 7 Cluster 模式

### 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。

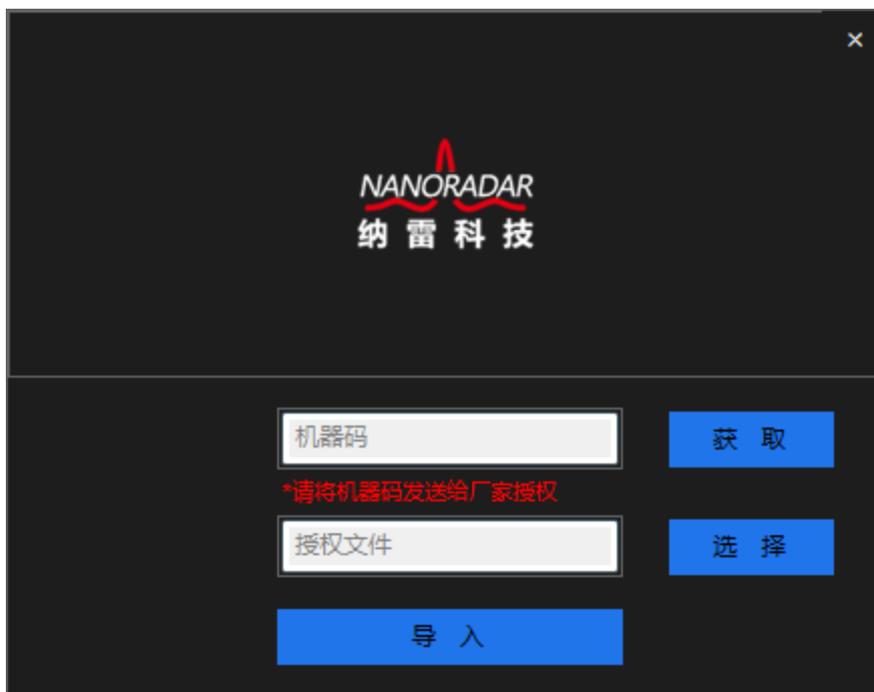


图 2-9 系统授权

## 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：

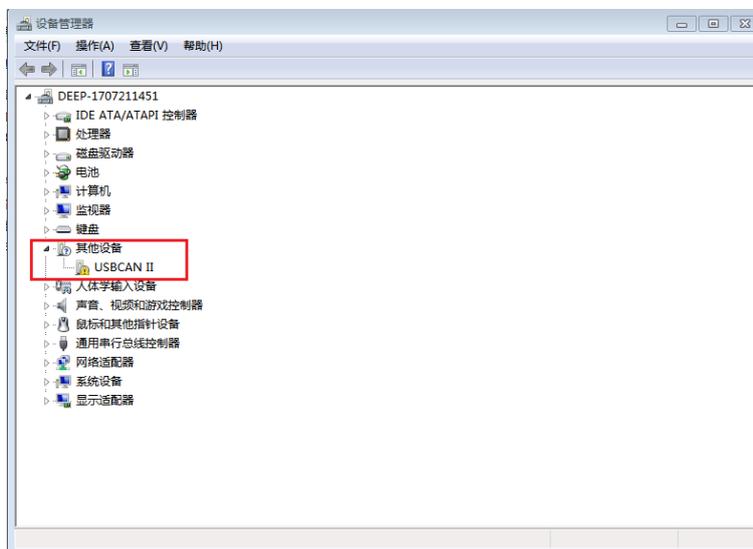


图 3-3 无安装 USBCAN 驱动的画面

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。

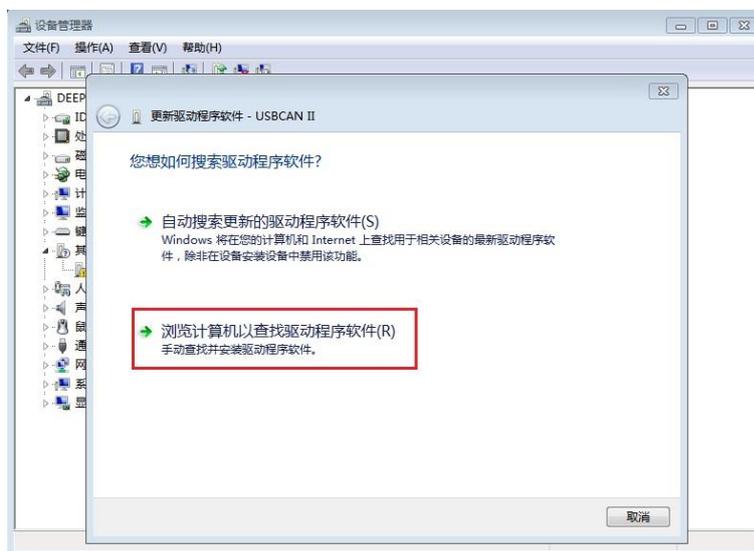


图 3-4 选择相应的 USBCAN 驱动路径



长沙高新区文轩路 27 号  
麓谷企业广场 B7 栋

E-Mail: [sales@nanoradar.cn](mailto:sales@nanoradar.cn)

URL: [www.nanoradar.cn](http://www.nanoradar.cn)