

# MOTOTRBO 遥感遥测配置说明

## 一、遥感遥测指令发送端

### 1.1 遥感遥测按钮

#### 1.1.1 配置对讲机按钮（P82、P86 最多可配置 3 个遥感遥测按钮）

对讲机按钮

		短按	长按
●	橙色按钮	监听	永久监听
●	侧边按钮1	区域选择	未分配
●	侧边按钮2	遥感遥测按钮1	未分配
●	侧边按钮3	遥感遥测按钮2	未分配
P1	前按钮1	遥感遥测按钮3	未分配
P2	前按钮2	电话手动拨号	未分配

#### 1.1.2 配置遥感遥测按钮发送操作命令

功能	说明	操作	脉冲时间(毫秒)	模式	信道	呼叫	目标VIO	短信
▶ 遥感遥测按钮1		发送切换电压命令	200	± 数字	选定	组1	遥感遥测VIO 1	无
遥感遥测按钮2		发送电压低命令	200	± 数字	选定	组1	遥感遥测VIO 1	无
遥感遥测按钮3		发送电压高命令	200	± 数字	选定	组1	遥感遥测VIO 1	无
遥感遥测VIO 1		无	200	± 无	选定	无	无	无
遥感遥测VIO 2		无	200	± 无	选定	无	无	无
遥感遥测VIO 3		无	200	± 无	选定	无	无	无

### 操作

- 发送电压低命令：将指定的遥感遥测 VIO 电平置低
- 发送电压高命令：将指定的遥感遥测 VIO 电平置高
- 发送切换电压命令：将指定的遥感遥测 VIO 电平反转
- 发送脉冲命令：将指定的遥感遥测 VIO 电平脉冲，脉冲间隔接收端预制

（注意：必须与接收端操作命令一致，才能有输出）

## 模式

在不同的系统中，需要选取相应系统类型。

- 数字模式
- Capacity Plus

## 信道

遥感遥测指令从选取的信道上发送

- 选定
- 特定信道

## 呼叫

遥感遥测指令从指定通话组发送

## 目标 VIO

遥感遥测命令作用的 VIO 端口

## 1.2 遥感遥测 VIO

### 1.2.1 手持机

- 配置附件口电缆类型-遥感遥测

附件

[顶部](#)   [蓝牙](#)   [GPIO物理引脚](#)

音量控制

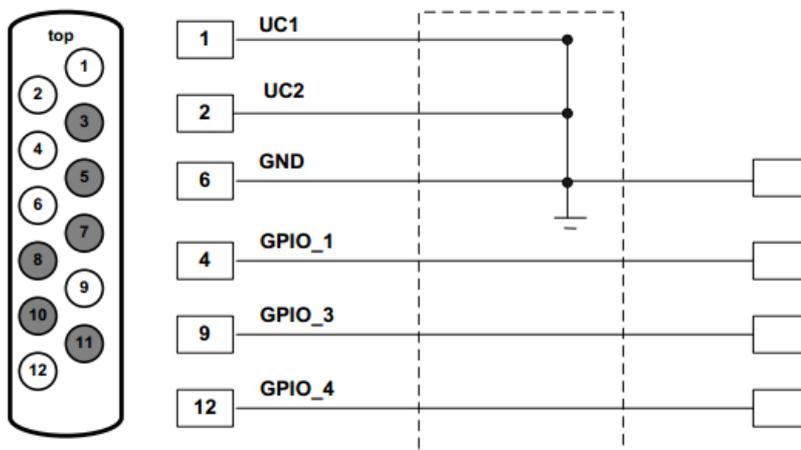
模拟附件麦克风增益(dB)

数字附件麦克风增益(dB)

去除抖动持续时间(毫秒)

电缆类型

- 遥感遥测电缆定义：UC1、UC2 接地。



- 配置附件口引脚为遥感遥测 VIO

GPIO 物理引脚

	功能	有效电平	去除抖动
引脚#4	<input style="width: 100%;" type="text" value="遥感遥测VIO 1"/>	<input style="width: 50px;" type="text" value="低"/>	<input type="checkbox"/>
引脚#9	<input style="width: 100%;" type="text" value="遥感遥测VIO 2"/>	<input style="width: 50px;" type="text" value="低"/>	<input type="checkbox"/>
引脚#12	<input style="width: 100%;" type="text" value="未分配"/>	<input style="width: 50px;" type="text" value="低"/>	<input type="checkbox"/>

- 配置遥感遥测 VIO 功能

遥感遥测				
	功能	说明	操作	脉冲时间(毫秒)
	遥感遥测按钮1		无	200
	遥感遥测按钮2		无	200
▶	遥感遥测按钮3		无	200
	遥感遥测VIO 1		发送电压低命令	200
	遥感遥测VIO 2		发送电压高命令	200
	遥感遥测VIO 3		无	200

- 发送电压低命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平置低
- 发送电压高命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平置高
- 发送切换电压命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平反转
- 发送脉冲命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平脉冲，脉冲间隔接收端预制

## 1.2.2 车载台

- 配置附件口引脚为遥感遥测 VIO

GPIO物理引脚			
引脚#	功能	有效电平	去除抖动
引脚#17	未分配	低	<input type="checkbox"/>
引脚#19	遥感遥测VIO 1	高	<input type="checkbox"/>
引脚#20	遥感遥测VIO 2	低	<input type="checkbox"/>
引脚#21	遥感遥测VIO 3	低	<input type="checkbox"/>
引脚#22	PL/透话组检测	低	<input type="checkbox"/>
引脚#24	遥感遥测VIO 4	低	<input type="checkbox"/>
引脚#26	未分配	低	<input type="checkbox"/>

- 配置遥感遥测 VIO 功能

遥感遥测				
功能	说明	操作	脉冲时间(毫秒)	
遥感遥测按钮1		无	200	▲▼
遥感遥测按钮2		无	200	▲▼
遥感遥测按钮3		无	200	▲▼
遥感遥测VIO 1		发送电压低命令	200	▲▼
▶ 遥感遥测VIO 2		发送电压高命令	200	▲▼
遥感遥测VIO 3		无	200	▲▼
遥感遥测VIO 4		无	200	▲▼
遥感遥测VIO 5		无	200	▲▼

- 发送电压低命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平置低
- 发送电压高命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平置高
- 发送切换电压命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平反转
- 发送脉冲命令：遥感遥测 VIO 端口为输入状态，指定的遥感遥测 VIO 电平脉冲，脉冲间隔接收端预制

## 二．遥感遥测指令接收（车载台）

2.1 配置设备附件口（P82、P86 最多可配置 3 个遥感遥测 VIO。M82、M86 最多 5 个遥感遥测 VIO。M6660 最多 4 个遥感遥测 VIO）

需要预制端口的预制电平。**注意遥感遥测发送命令的高低电平与接收端遥感遥测 VIO 预制电平有关**

GPIO 物理引脚			
	功能	有效电平	去除抖动
引脚#17	未分配	低	<input type="checkbox"/>
引脚#19	遥感遥测 VIO 1	低	<input type="checkbox"/>
引脚#20	遥感遥测 VIO 2	低	<input type="checkbox"/>
引脚#21	遥感遥测 VIO 3	低	<input type="checkbox"/>
引脚#22	PL/通话组检测	低	<input type="checkbox"/>
引脚#24	遥感遥测 VIO 4	低	<input type="checkbox"/>
引脚#26	未分配	低	<input type="checkbox"/>

### 2.2 配置遥感遥测功能

- 电压高/低命令时：遥感遥测 VIO 端口为输出状态，接收并对‘发送电压低命令’‘发送电压高命令’做出响应输出
- 脉冲命令时：遥感遥测 VIO 端口为输出状态，接收并对‘发送脉冲命令’做出响应输出，需确定脉冲的宽度。
- 切换电压命令是：遥感遥测 VIO 端口为输出状态，接收并对‘发送切换电压命令’做出响应输出

## 遥感遥测

功能	说明	操作	脉冲时间(毫秒)	模式
遥感遥测按钮1		无	200	无
遥感遥测按钮2		无	200	无
遥感遥测按钮3		无	200	无
遥感遥测VIO 1		电压高/低命令时	200	无
遥感遥测VIO 2		脉冲命令时	200	无
▶ 遥感遥测VIO 3		切换电压命令时	200	无
遥感遥测VIO 4		无	200	无
遥感遥测VIO 5		无	200	无

欢迎订阅 ‘MOTOROLA 通信先锋’



即时通信先锋