

# 汇讯视通动点云台对接说明

## 一、通信方式

IP 模组与云台通过串口(或 485)进行通信，  
协议 PELCO D，波特率 2400，地址 1

## 二、PELCO D 协议说明

### 1. 格式说明

Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5	Byte6	Byte7
Sync	Address	Command1	Command2	Data1	Data2	Checksum

The synchronization byte is always 0xFF.

The address is the logical address of the receiver/driver being controlled.

Command 1 and 2 are as follows:

	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Command1	Sense	Reserved	Reserved	Auto / Manual Scan	Camera On / Off	Iris Close	Iris Open	Focus Near
Command2	Focus Far	Zoom Wide	Zoom Tele	Down	Up	Left	Right	Always 0

Byte5 contains the pan speed. Pan speed is in the range \$00 (stop) to \$3F (high speed)

Byte6 contains the tilt speed. Tilt speed is in the range \$00 (stop) to \$3F (High speed).

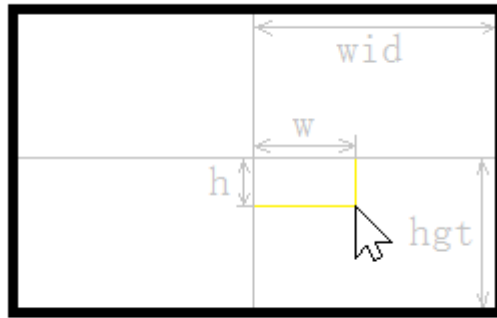
Byte7 check sum is the 8 bit (modulo 256) sum of the payload bytes (bytes 2 through 6) in the message.

### 2. 扩展指令

Command	Byte3	Byte4	Byte5	Byte6
Preset Set	0x00	0x03	0x00	0x1-0xff
Preset Call	0x00	0x07	0x00	
Preset Clear	0x00	0x05	0x00	
3D	0x07	Command2	Pan Position 0-255	Tilt Position 0-255

### 3D 定位指令：

通过鼠标点击屏幕，网络板向云台控制板发送 3D 定位指令，云台控制板会控制电机转动并把鼠标点击位置移动到屏幕的中心，达到定位目的。Command2 对应位为云台运动方向，Byte5 和 Byte6 数值表示转动角度。比如镜头水平视角为 Hangle，垂直视角为 Vangle，点击屏幕位置如下图所示：



点击位置为屏幕右下，command2 中对应的 Right 和 Down 为 1，Command2 为：0x12

Pan position  $= (\text{Hangle}/2) * w / \text{wid}$ ;

Tilt position  $= (\text{Vangle}/2) * h / \text{hgt}$ ;

对应协议指令为：

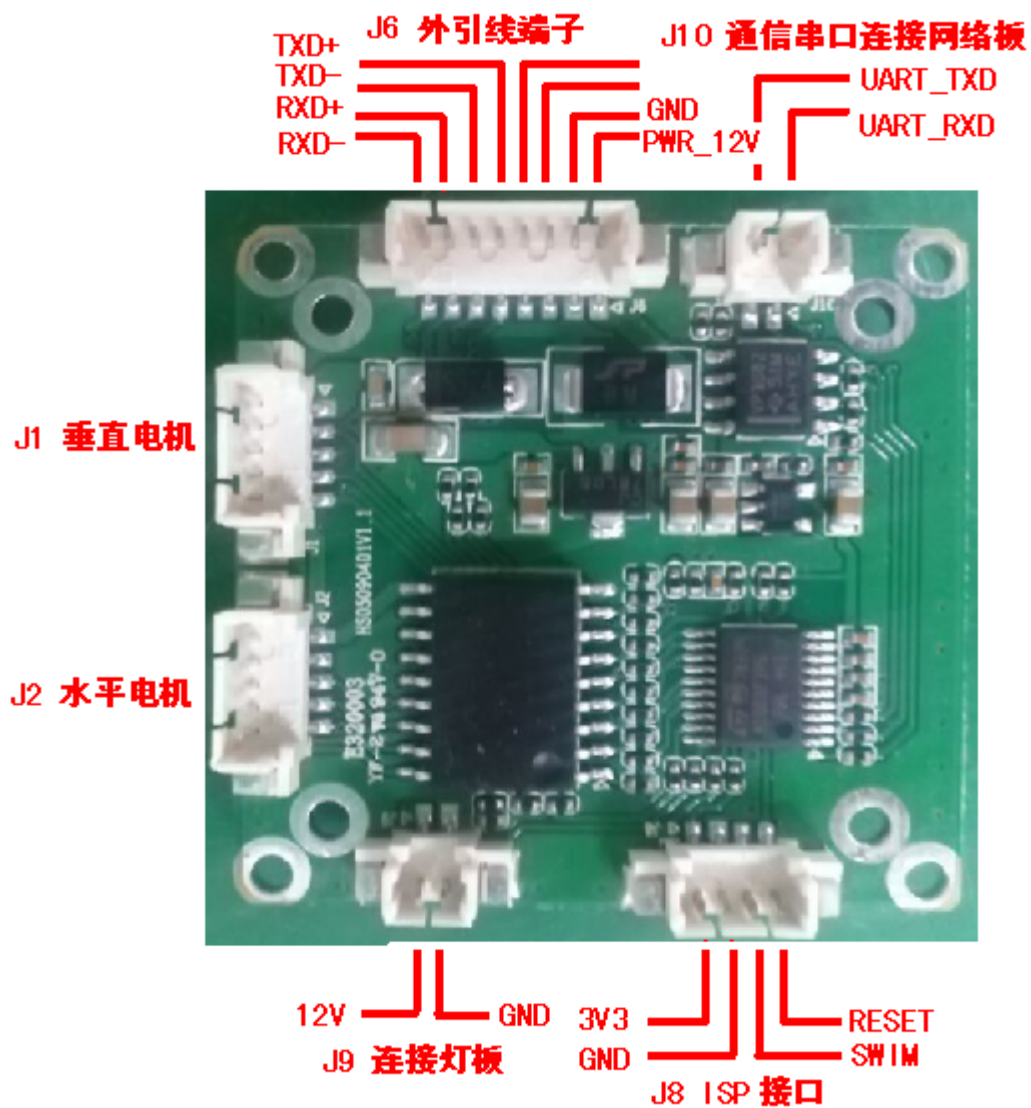
FF 01 07 12 Panpos Tiltpos cs

### 3.其他指令

指令	操作
设置扫描左边界	设置 92 预置位
设置扫描右边界	设置 93 预置位
设置扫描速度	设置 87 预置位，调用 N 预置位，N 为 1-100
启动扫描	调用 99 预置位
停止扫描	发送停止指令 FF 01 00 00 00 00 01
巡航预置点停留时间设置	方式 1:设置 83 预置位,调用 N 预置位,N 为 1-60 秒 方式 2:设置 84 预置位,调用 N 预置位,N 为 1-60 分
启动巡航	调用 98 (巡航点为 1-16 预置位中所有设置过的点)
停止巡航	发送停止指令 FF 01 00 00 00 00 01
开启看守位	调用 79 预置位 (看守位为 1 号预置位,10 分钟无用户操作,摄像机返回看守位)
关闭看守位	设置 79 预置位
重新启动	调用 94 预置位
恢复出厂设置	调用 82 预置位

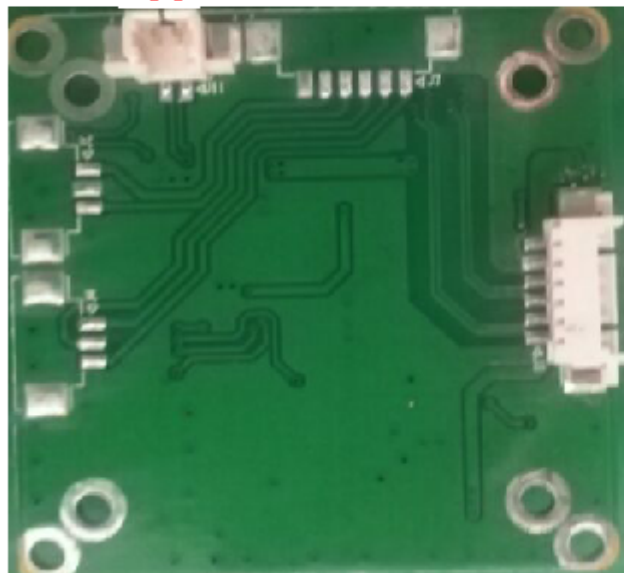
注：云台支持 16 个预置位和一条扫描路径,一条巡航。

### 三、接口定义



J11 485 通讯口

485B 485A



12V GND RXD-

TXD+ TXD- RXD+

J3 连接网络板