

汇讯视通动点云台对接说明

一、通信方式

IP 模组与云台控制板通过串口 (TTL 3.3V 电平) 或者 RS485 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).

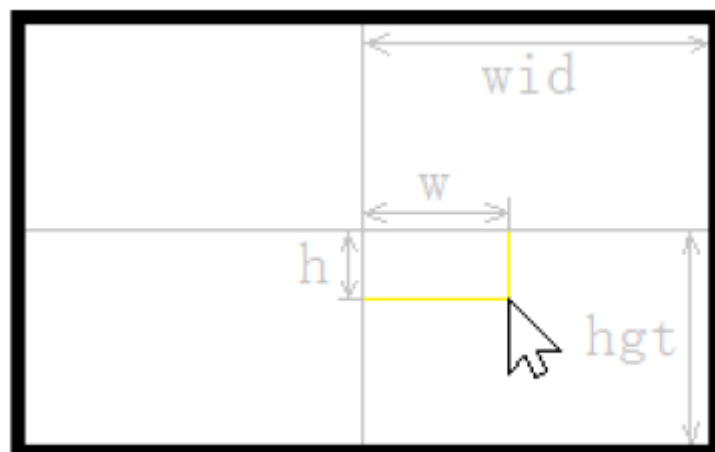
Byte7 check sum is the 8 bit (modulo 256) sum of the payload bytes (bytes 2 through 6) in the message.

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 =(Hangle/2)*w/wid;

Tilt position =(Vangle/2)*h/hgt;

对应协议指令为：

FF 01 07 12 Panpos Tiltpos cs

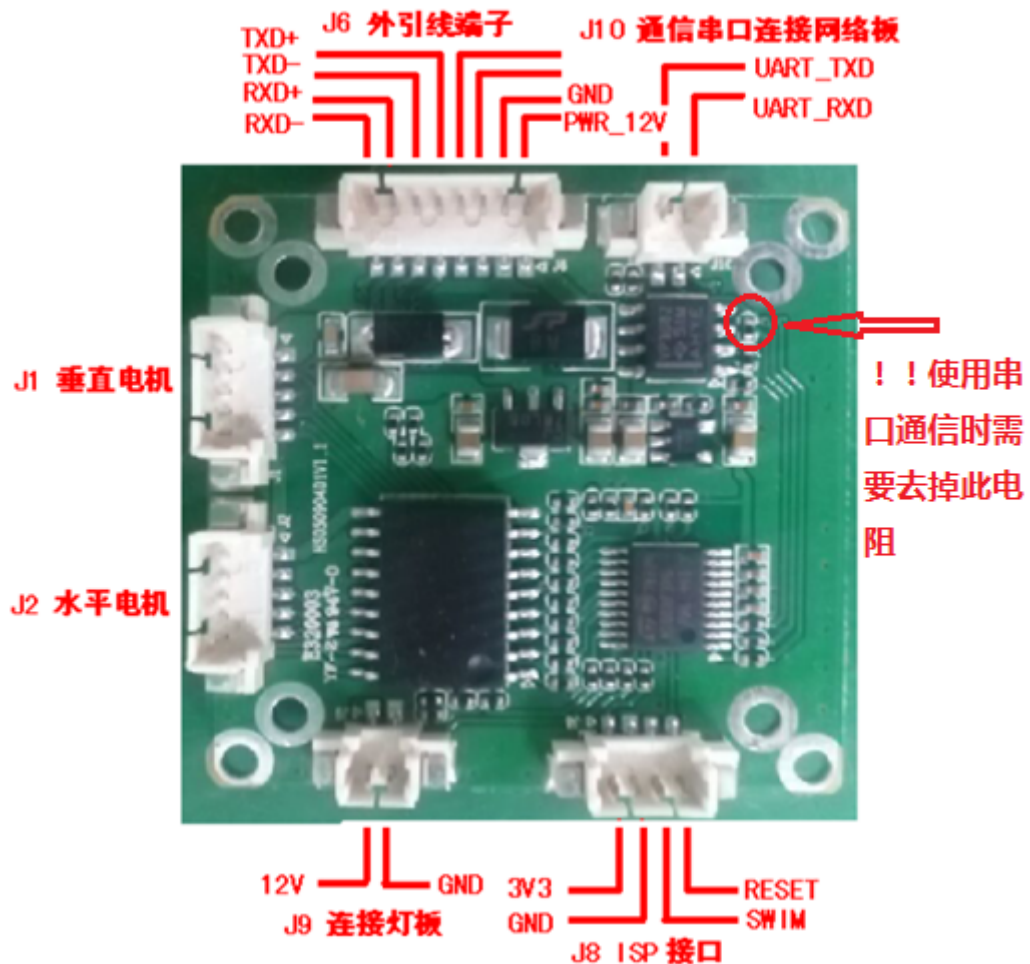
3) 其他指令

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

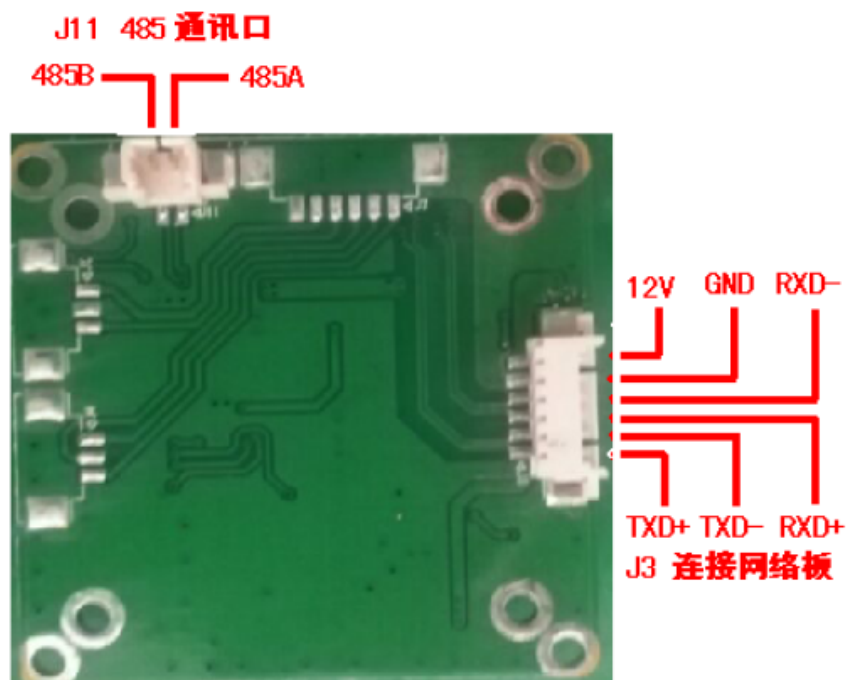
注：云台支持 16个预置位和一条扫描路径 ,一条巡航

三、接口定义说明

云台控制板兼容 RS485 和 TTL 232 串口控制，默认出厂设置为 RS485 控制模式，485A，485B 在控制板的 BOTTOM 面。使用串口（TTL3.3V 电平）通信时，需要去掉靠近定位孔的电阻，如下图所示：



控制板 TOP 面



控制板 BOTTOM 面