

VT Kommando Übersicht

VT Command List

VT Kommando Übersicht
VT Command List

A...Z, a...z, 0, 1, 2 = ASCII, nnn = Adresse in ASCII (000 bis 999); mmh nnh= Adresse in hex; ssh = Speed in hex

Inhalt:

S/N-Kopf-Steuerung, feste Geschwindigkeit	S.2
S/N-Kopf-Steuerung, variable Geschwindigkeit	S.3
Objektiv-Steuerung	S.4
Position-Steuerung	S.5
Relais (AUX)-Steuerung	S.6
Sonderfunktionen VPT-42	S.7
Abfragen interne ADC Wandler	S.8
Abfragen End Positionen	S.9
Abfragen Pan Tilt Zoom Focus Position	S.10
Absolute Koordinaten Anfahren	S.11
Hinweise zum VT Protokoll	S.12

Steuerfunktion	Control Function	Speed	VT	Bemerkung
S/N-Kopf-Steuerung, feste Geschwindigkeit	P/T-Head control, fixed speed			Remarks
Schwenken rechts	<i>pan right</i>	max	5 P mmh nnh R 00h	
Schwenken links	<i>pan left</i>	max	5 P mmh nnh L 00h	
Neigen hoch	<i>tilt up</i>	max	5 P mmh nnh U 00h	
Neigen tief	<i>tilt down</i>	max	5 P mmh nnh D 00h	
Schwenken+Neigen rechts+hoch	<i>pan+tilt right+up</i>	max	5 P mmh nnh S 00h	
Schwenken+Neigen rechts+tief	<i>pan+tilt right+down</i>	max	5 P mmh nnh M 00h	
Schwenken+Neigen links+hoch	<i>pan+tilt left+up</i>	max	5 P mmh nnh V 00h	
Schwenken+Neigen links+tief	<i>pan+tilt left+down</i>	max	5 P mmh nnh E 00h	

S/N-Kopf-Steuerung, variable Geschwindigkeit

P/T-Head control, variable speed

Schwenken rechts, +speed	<i>pan right, +speed</i>	var	6	P mmh nnh R ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d
Schwenken links, +speed	<i>pan left, +speed</i>	var	6	P mmh nnh L ssh 00h	"
Neigen hoch, +speed	<i>tilt up, +speed</i>	var	6	P mmh nnh U ssh 00h	"
Neigen tief, +speed	<i>tilt down, +speed</i>	var	6	P mmh nnh D ssh 00h	"
Schwenken+Neigen rechts+hoch, +speed	<i>pan+tilt right+up, +speed</i>	var	7	P mmh nnh S pph tth 00h	01h < pph,tth > FFh, 1d...255d
Schwenken+Neigen rechts+tief, +speed	<i>pan+tilt right+down, +speed</i>	var	7	P mmh nnh M pph tth 00h	"
Schwenken+Neigen links+hoch, +speed	<i>pan+tilt left+up, +speed</i>	var	7	P mmh nnh V pph tth 00h	"
Schwenken+Neigen links+tief, +speed	<i>pan+tilt left+down, +speed</i>	var	7	P mmh nnh E pph tth 00h	"
Stop Schwenken	<i>stop pan</i>		5	P mmh nnh I 00h	I = ASCII (49h)
Stop Neigen	<i>stop tilt</i>		5	P mmh nnh J 00h	
Stop Schwenken+Neigen	<i>stop pan+tilt</i>		5	P mmh nnh X 00h	
S/N-Geschwindigkeit normal	<i>P/T-speed normal</i>			./.	(nicht implementiert)
S/N-Geschwindigkeit hoch	<i>P/T-speed high</i>			./.	(nicht implementiert)

Objektiv-Steuerung	Lens control				
Zoom tele	Zoom tele	max	5	P mmh nnh T 00h	
Zoom wide	Zoom wide	max	5	P mmh nnh W 00h	
Focus far	Focus far	max	5	P mmh nnh F 00h	
Focus near	Focus near	max	5	P mmh nnh N 00h	
Iris open	Iris open	max	5	P mmh nnh O 00h	
Iris close	Iris close	max	5	P mmh nnh C 00h	
Zoom tele + speed	Zoom tele + speed	var	6	P mmh nnh T ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d
Zoom wide + speed	Zoom wide + speed	var	6	P mmh nnh W ssh 00h	"
Focus far + speed	Focus far + speed	var	6	P mmh nnh F ssh 00h	"
Focus near + speed	Focus near + speed	var	6	P mmh nnh N ssh 00h	"
Iris open + speed	Iris open + speed	var	6	P mmh nnh O ssh 00h	"
Iris close + speed	Iris close + speed	var	6	P mmh nnh C ssh 00h	"
Stop Zoom	Stop Zoom		5	P mmh nnh K 00h	
Stop Focus	Stop Focus		5	P mmh nnh G 00h	
Stop Iris	Stop Iris		5	P mmh nnh B 00h	
Stop Objektiv-Steuerung	Stop Lens-Control		5	P mmh nnh Y 00h	

Positions-Steuerung	Preset control	mem	
Position speichern	Set preset	6 P mmh nnh s pph 00h	01h < pph > 40h, 1d...64d
Position anfahren	Recalling preset	6 P mmh nnh c pph 00h	01h < pph > 40h, 1d...64d
Geschw. während des Positionierens	Preset recalling speed	sto 6 P mmh nnh v ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d, für PAN und TILT
Positionsumlauf Start (Simatrix)	Activate patrol mode (Simatrix)	5 P mmh nnh u 00h	Pos.Umlauf von Umlaufanfang bis Umlaufende, max. 64
Positionsumlauf Start (AW Steuerung)	Activate patrol mode (AW Telemetry System)	5 P mmh nnh t 00h	Pos.Umlauf von Pos.1 bis Pos.8 !!!
Positionsumlauf abbrechen	Stop patrol mode	res 5 P mmh nnh x 00h	wird auch durch Rechts oder Links unterbrochen
Position für den Umlaufanfang (Simatrix)	Patrol mode start preset (Simatrix)	sto 6 P mmh nnh d pph 00h	01h < pph > 40h, 1d...64d
Position für das Umlaufende (Simatrix)	Patrol mode stop preset (Simatrix)	sto 6 P mmh nnh e pph 00h	01h < pph > 40h, 1d...64d
Ruhezeit pro Position bei Umlauf	Patrol delay time	sto 6 P mmh nnh t ddh 00h	01h < ddh > FFh, 1d... 255d sec, Zeit läuft ab dem Erreichen der Position
Position in den Umlauf aufnehmen (AW Steuerung)	Include preset in patrol mode (AW Telemetry System)	sto 6 P mmh nnh l pph 00h	01h < pph > 08h, 1d...8d, I = ASCII (49h)
Position aus Umlauf herausnehmen (AW Steuerung)	remove preset from patrol mode (AW Telemetry System)	sto 6 P mmh nnh B pph 00h	01h < pph > 08h, 1d...8d
Pan Speed, während des Umlaufs	patrol mode pan speed	sto 6 P mmh nnh H ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d
Tilt Speed, während des Umlaufs	patrol mode tilt speed	sto 6 P mmh nnh V ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d
Endposition rechts speichern	Set end stop right	sto 5 P mmh nnh l 00h	I = ASCII (6Ch)
Endposition links speichern	Set end stop left	sto 5 P mmh nnh w 00h	
Endposition hoch speichern	Set end stop up	sto 5 P mmh nnh k 00h	
Endposition tief speichern	Set end stop down	sto 5 P mmh nnh p 00h	
Endpositionen begrenzen	enable end stop positions	sto 5 P mmh nnh j 00h	
Endpositionen abschalten	disable end stop positions	init 5 P mmh nnh o 00h	
Zufallsbetrieb (Umlauf) aktiv	Random mode activ	5 P mmh nnh r 00h	
Zufallsbetrieb (Umlauf) inaktiv	Random mode inactiv	res 5 P mmh nnh q 00h	
max. Positioniergeschw. im Zufallsbetr.	max. positioning speed in random mode	sto 6 P mmh nnh f ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d
min. Positioniergeschw. im Zufallsbetr.	min. positioning speed in random mode	sto 6 P mmh nnh g ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d
max. Ruhezeit im Zufallsbetrieb	max. dwelltime in random mode	sto 6 P mmh nnh m ddh 00h	01h < ddh > FFh, 1d... 255d sec
min. Ruhezeit im Zufallsbetrieb	min. dwelltime in random mode	sto 6 P mmh nnh n ddh 00h	01h < ddh > FFh, 1d... 255d sec
Auto Homeposition aktiv	activate park mode	5 P mmh nnh h 00h	
Auto Homeposition inaktiv	turn off park mode	res 5 P mmh nnh y 00h	
Auto Homeposition Wartezeit	Park mode delay time	sto 6 P mmh nnh h ddh 00h	01h < ddh > FFh, 1d... 255d sec
Grundposition anfahren (Homeposition)	Recalling park position	5 P mmh nnh H 00h	Position #1 (VT), #1 (Geutebrück), #64 (Siemens)
Autopan Ein	Autopan on	5 P mmh nnh a 00h	Autopan Positionen #63 und #64, (Siemens hat kein Autopan)
Autopan Aus	Autopan off	res 5 P mmh nnh b 00h	
Autopan Geschwindigkeit	Autopan speed	sto 6 P mmh nnh a ssh 00h	01h < ssh > FFh, 1d...255d
Autopan Dauer einstellen	Set autopan duration	sto 6 P mmh nnh P ddh 00h	01h < ddh > FFh, 1d... 254d min, 255d = unendlich
Initialisierung	Initialisation	5 P mmh nnh i 00h	

Relais (AUX)-Steuerung	Relay (AUX) control	
Relais (AUX) 1 aktiv	Relays (AUX) 1 active	6 P mmh nnh A 11h 00h
Relais (AUX) 2 aktiv	Relays (AUX) 2 active	6 P mmh nnh A 21h 00h
Relais (AUX) 3 aktiv	Relays (AUX) 3 active	6 P mmh nnh A 31h 00h
Relais 4 aktiv	Relays 4 active	6 P mmh nnh A 41h 00h
Relais 5 aktiv	Relays 5 active	6 P mmh nnh A 51h 00h
Relais 6 aktiv	Relays 6 active	6 P mmh nnh A 61h 00h
Relais 7 aktiv	Relays 7 active	6 P mmh nnh A 71h 00h
Relais 8 aktiv	Relays 8 active	6 P mmh nnh A 81h 00h
Relais (AUX) 1 inaktiv	Relays (AUX) 1 inactive	res 6 P mmh nnh A 10h 00h
Relais (AUX) 2 inaktiv	Relays (AUX) 2 inactive	res 6 P mmh nnh A 20h 00h
Relais (AUX) 3 inaktiv	Relays (AUX) 3 inactive	res 6 P mmh nnh A 30h 00h
Relais 4 inaktiv	Relays 4 inactive	res 6 P mmh nnh A 40h 00h
Relais 5 inaktiv	Relays 5 inactive	res 6 P mmh nnh A 50h 00h
Relais 6 inaktiv	Relays 6 inactive	res 6 P mmh nnh A 60h 00h
Relais 7 inaktiv	Relays 7 inactive	res 6 P mmh nnh A 70h 00h
Relais 8 inaktiv	Relays 8 inactive	res 6 P mmh nnh A 80h 00h
Relais (AUX) 1 aktiv, Relais (AUX) 2 inaktiv	Relays (AUX) 1 active, Relays (AUX) 2 inactive	6 P mmh nnh A A2h 00h
Relais (AUX) 2 aktiv, Relais (AUX) 1 inaktiv	Relays (AUX) 2 active, Relays (AUX) 1 inactive	6 P mmh nnh A A3h 00h
Relais (AUX) 1 + 2 aktiv	Relays (AUX) 1 + 2 active	6 P mmh nnh A A1h 00h
Relais (AUX) 1 + 2 inaktiv	Relays (AUX) 1 + 2 inactive	res 6 P mmh nnh A A0h 00h
alle Relais (AUX) einschalten	All Relays (AUX) on	6 P mmh nnh A F1h 00h
alle Relais (AUX) ausschalten	All Relays (AUX) off	res 6 P mmh nnh A F0h 00h

Sonderfunktionen VPT-42

Special functions

Beleuchtung einschalten	<i>Illumination on</i>	6	X mmh nnh L 1 00h	
Beleuchtung ausschalten	<i>Illumination off</i>	6	X mmh nnh L 0 00h	
Kamera einschalten	<i>Camera on</i>	6	X mmh nnh C 1 00h	
Kamera ausschalten	<i>Camera off</i>	6	X mmh nnh C 0 00h	
Wisch/Wasch einschalten	<i>Wiper/Washer on</i>	6	X mmh nnh W 1 00h	
Wisch/Wasch ausschalten	<i>Wiper/Washer off</i>	6	X mmh nnh W 0 00h	
Pumpe einschalten	<i>Pump on</i>	6	X mmh nnh P 1 00h	
Pumpe ausschalten	<i>Pump off</i>	6	X mmh nnh P 0 00h	
Extrafunktion F0 einschalten	<i>Auxiliary F0 on</i>	6	X mmh nnh X 1 00h	
Extrafunktion F0 ausschalten	<i>Auxiliary F0 off</i>	6	X mmh nnh X 0 00h	
Extrafunktion F1 einschalten	<i>Auxiliary F1 on</i>	6	X mmh nnh Y 1 00h	
Extrafunktion F1 ausschalten	<i>Auxiliary F1 off</i>	6	X mmh nnh Y 0 00h	
Wisch-/Wasch-Zyklus starten	<i>Start Wiper/Washer cycle</i>	5	X mmh nnh S 00h	
Wisch-/Wasch-Dauer	<i>Wiper/Washer duration</i>	sto 6	X mmh nnh S ddh 00h	01h < ddh > FFh, 1d... 255d sec

Abfragen interne ADC Wandler	Get PTZF Voltages	Notes on Commands received from P&T Unit	
Pan Potentiometer 1 / linear Hall Sensor Pan	Pan Pot1/ linear Hall Sensor Pan	5 P mmh nnh A0h 00h	
Antwort	Response	FFh addr A0h stat dat1 dat2 chsum	chsum is 8bit sum of (5) bytes without first byte FFh
Pan Potentiometer 2	Pan Pot2	5 P mmh nnh A1h 00h	not used
Antwort	Response	FFh addr A1h stat dat1 dat2 chsum	
Tilt Potentiometer 1 / linear Hall Sensor Tilt	Tilt Pot1/ linear Hall Sensor Tilt	5 P mmh nnh A2h 00h	
Antwort	Response	FFh addr A2h stat dat1 dat2 chsum	
Tilt Potentiometer 2	Tilt Pot2	5 P mmh nnh A3h 00h	not used
Antwort	Response	FFh addr A3h stat dat1 dat2 chsum	
Chanel 4	Channel 4	5 P mmh nnh A4h 00h	not used
Antwort	Response	FFh addr A4h stat dat1 dat2 chsum	
Temperatur	Temperature	5 P mmh nnh A5h 00h	
Antwort	Response	FFh addr A5h stat dat1 dat2 chsum	to readout temp [°C] $402.6 * (256 * \text{dat1} + \text{dat2}) / 4096 - 278$
Spannung 12VDC	12VDC Voltage	5 P mmh nnh A6h 00h	
Antwort	Response	FFh addr A6h stat dat1 dat2 chsum	to readout voltage [V] $18.81 * (256 * \text{dat1} + \text{dat2}) / 4096$
Spannung 40VDC	40VDC Motor Voltage	5 P mmh nnh A7h 00h	
Antwort	Response	FFh addr A7h stat dat1 dat2 chsum	to readout voltage [V] $52.8 * (256 * \text{dat1} + \text{dat2}) / 4096$
<p>stat represents status byte</p> <p>bit0 reserved for pan and tilt inquiries</p> <p>bit1 0- user defined limits disabled, 1- limits enabled</p> <p>bit2 0- dat2 not equal 0xff, 1- dat2 equal 0xff and needs to be restored</p> <p>bit3 0- P&T reference search with errors, 1- reference search with no errors (on initialise)</p> <p>bit4 0- there is no tilt reference offset, 1- tilt reference offset is 45°</p> <p>bit5 0- aux1 off, 1- aux1 on</p> <p>bit6 0- aux2 off, 1- aux2 on</p> <p>bit7 0- aux3 off, 1- aux3 on</p>			

Abfragen End Positionen	Get end stop positions		Notes on Commands received from P&T Unit
Pan Limit Postion 1	<i>Pan Limit Postion 1</i>	5 P mmh nnh AAh 00h	<i>angle = 256* dat1 + dat2, if status byte bit0 is 0; if status byte bit2 is 1, than dat2= 0xff</i>
Antwort	Response	FFh addr AAh stat dat1 dat2 chsum	<i>angle = -(256* dat1 + dat2), if status byte bit 0 is 1; if status byte bit2 is 1, than dat2=0xff</i>
Pan Limit Postion 2	<i>Pan Limit Postion 2</i>	5 P mmh nnh ABh 00h	<i>angle range: 0001h to 4650h (0.00° to 180.00°), resolution 0.01°</i>
Antwort	Response	FFh addr ABh stat dat1 dat2 chsum	
Tilt limit Position 1	<i>Tilt limit Position 1</i>	5 P mmh nnh ACh 00h	
Antwort	Response	FFh addr ACh stat dat1 dat2 chsum	<i>lens voltage = 256* dat1 + dat2, if status byte bit2 is 1, than dat2= 0xff</i>
Tilt Limit Position 2	<i>Tilt Limit Position 2</i>	5 P mmh nnh ADh 00h	
Antwort	Response	FFh addr ADh stat dat1 dat2 chsum	
<i>stat represents status byte</i> <i>bit0 0- angle value positiv, 1- angle value negativ</i> <i>bit1 0- user defined limits disabled, 1- user defined limits enabled</i> <i>bit2 0- dat2 not equal 0xff, 1- dat2 equal 0xff and needs to be restored</i> <i>bit3 0- P&T reference search with errors, 1- reference search with no errors (on initialise)</i> <i>bit4 0- there is no tilt reference offset, 1- tilt reference offset is 45°</i> <i>bit5 0- aux1 off, 1- aux1 on</i> <i>bit6 0- aux2 off, 1- aux2 on</i> <i>bit7 0- aux3 off, 1- aux3 on</i>			

Abfragen Pan Tilt Zoom Focus Position	Get Pan Tilt Zoom Focus Position	Notes on Commands received from P&T Unit	
Zoom Position Antwort Focus Position Antwort	Zoom Position Response Focus Position Response	5 P mmh nnh C8h 00h FFh addr ADh stat dat1 dat2 chsum 5 P mmh nnh C9h 00h FFh addr ADh stat dat1 dat2 chsum	$lens\ pot = (256 * dat1 + dat2) \& 0x3FF$ (10 bit value) $angle = 256 * dat1 + dat2$, if status byte bit0 is 0; if status byte bit2 is 1, than $dat2 = 0xFF$ $angle = -(256 * dat1 + dat2)$, if status byte bit 0 is 1; if status byte bit2 is 1, than $dat2 = 0xFF$ $angle\ range: 0001h\ to\ 4650h\ (0.00^\circ\ to\ 180.00^\circ)$, resolution 0.01°
Tilt Position Antwort Pan Position Antwort	Tilt Position Response Pan Position Response	5 P mmh nnh CAh 00h FFh addr ADh stat dat1 dat2 chsum 5 P mmh nnh CBh 00h FFh addr ADh stat dat1 dat2 chsum	 $stat$ represents status byte bit 0 0- angle value positiv, 1- angle value negativ (zoom focus no function) bit 1 0- user defined limits disabled, 1- user defined limits enabled bit 2 0- $dat2$ is less than 0xFF, 1- $dat2$ is equal 0xFF and needs to be restored bit3 0- P&T initialise with errors, 1- initialise completed with no errors bit 4 no function bit 5 0- aux1 off, 1- aux1 on bit 6 0- aux2 off, 1- aux2 on bit 7 0- aux3 off, 1- aux3 on

Absolute Koordinaten anfahren	Set Position	Notes on Commands send to P&T Unit
Relativ zu der Pan- Tiltreferenzlagen bzw. zu den Zoom, Focus Objektivpotentiometer	Relative to the Pan and Tilt Reference Positions or to Zoom Focus Lens Pot	
Pan Position im Winkelbereich +/-180,00° anfahren Tilt Position im Winkelbereich +/-90° anfahren Zoom Position anfahren	Pan Position angle rane +/-180° Tilt Position angle range +/-90° Zoom Position	<p>7 P mmh nnh DCh dat1h dat2h 00h 7 P mmh nnh DDh dat1h dat2h 00h 7 P mmh nnh DEh dat1h dat2h 00h</p> <p>dat1 and dat2 must not be send as 00h, because 00h is reserved as termination byte Below is the encoding scheme for dat1 and dat2, which has to be applied prior to sending data to the P&T unit</p>
Focus Position anfahren	Focus Postion	<p>7 P mmh nnh DFh dat1h dat2h 00h</p> <p>For angle position equal zero (this corresponds to reference position) send dat1 as DAh and dat2 as AAh, with that information dat1=dat2=0 will be recovered in the P&T Unit</p> <p>For positive angle positions, defined as 0001h to 4650h (0.01° to 180.00°) if dat1=0, then send dat1 as 50h and dat2 with no change if dat2=0, then send dat1 as 51h and dat2 as dat1</p> <p>For negative angle positions, defined as 8001h to C651 (-0.01° to -180.00°) if dat1=0, then send dat1 as D0h and dat2 with no change if dat2=0, then send dat1 as D1h and dat2 send as dat1</p> <p>Tilt Axis movement is limited to +/- 90.00°</p> <p>Zoom & Focus</p> <p>Zoom and focus positions values are not signed and are 10 bit long, The encoding scheme is as before, with the difference that negative numbers and zero are not involved into encoding if dat1=0, then send dat1 as 50h and dat2 with no change if dat2=0, then send dat1 as 51h and dat2 as dat1</p>

Hinweise zum VT Protokoll

Notes on the VT Protocol

1) Das Hexzeichen <00h> dient zur Kennzeichnung des Kommando-Endes und darf in der Zeichenfolge eines Kommandos nur einmal vorkommen und zwar als Abschlußzeichen.

Außerhalb eines Kommandostrings kann das Zeichen <00h> beliebig oft vorkommen.

The character <00h> marks the end of the command string and should not occur at another place in the command string.

Beyond the command string the character <00h> can occur any time.

2) Antworten vom Schwenk -Neigekopf starten mit <FFh> und sind immer 7 Bytes lang. Bei den Antworten ist der Adressbereich auf 255 begrenzt.

<FFh> kennzeichnet den Anfang der Rückmeldung und steht nur am Anfang der Zeichenfolge. Byte dat1 nimmt nie einen Wert von <FFh> an.

Byte dat2 kann dagegen den Wert <FFh> annehmen, ist es der Fall, so wird dieser ins <00h> umgewandelt und ein Bit zur Wiederherstellung des original Wertes im status Byte gesetzt.

The answers from P&T Unit starts with <FFh> and are always 7 Bytes long. The address range is limited here to 255.

<FFh> is a start character and occurs only at the beginning of the transmitted data. The value of dat1 is never <FFh>.

The value of dat2 can be <FFh>, if this is the case, the dat2 will be send as <00h> and for the recovery of the original value the the bit in the status Byte will be set.

3) Die Parameter für Geschwindigkeit- oder Zeit-Einstellungen haben als niedrigsten Wert immer 1 und nicht 0.

Die Parameter für absolute Positionierung werden so kodiert, dass die Nullwerte im Kommando nicht vorkommen können.

The parameter for the speed- or the time settings has always for the lowest speed value 1 and not value 0.

The absolute positioning parameter (Set Position) need to be encoded, so that the command string does not include Null characters, except the termination character.

4) Wenn bei den kombinierten Kommandos (z.B.

Schwenken und Neigen für VS-Köpfe) die Geschwindigkeit für eine Richtung 0 ist, dann muß das einfache Kommando für nur eine Richtung verwendet werden.

If you use a commands with the combination of pan and tilt movement and the speed value for one direction will be 0, then it is necessary to use a command for a single direction.

5) Die niedrigste Geräteadresse ist "0", entspricht der Kommandoadresse <80h> <80h>.

The lowest address is "0", the corresponding command address is <80h><80h>.

6) Die Generaladresse ist "2047", entsprechend <8Fh> <FF>. Die höchste Geräteadresse ist "2046"; entspricht der Kommandoadresse <8Fh> <FEh>.

Bei allen Antworten vom Schwenk- Neigekopf sind die Adressen auf ein Byte (0 bis 255) eingeschränkt.

The general-address is "2047", corresponding <8Fh><FFh>. The highest address is "2046", corresponding command adress <8Fh><FEh>.

All responses from Pan & Tilt carry the Pan & Tilt Unit address, which is limited to one Byte (0 to 255).

The stucture of the lower address byte (nnh):

Bit0 ... Bit6 enthalten die niederwertigen Bits der Adresse
Bit7 ist immer "1"

*(Bit0...Bit6 contains the LSB's of the address)
(Bit7 is always "1")*

8) Der Aufbau des höherwertigen Adreßbytes (mmh) :

The stucture of the higher address byte (mmh):

Bit0 ... Bit3 enthalten die höherwertigen Bits der Adresse *(Bit0...Bit3 contains the MSB's of the address)*
 Bit4 ... Bit 6 sind reserviert und vorläufig auf "0" *(Bit4 ... Bit6 are reserved and presently set to "0")*
 Bit7 ist immer "1" *(Bit7 is always "1")*

9) res, sto, ini beschreiben Aktionen, die nach dem Power Reset ausgeführt werden: res - reset Speicher, sto - speichern, lesen vom Speicher, ini - Speicher initialisieren *res, sto, ini describe actions after power reset: res - reset memory, sto - store in memory, read parameter from memory, ini - initialise memory*

Datenformat : 300 bis 19200 Baud, 8 Datenbit, keine Parität, 1 Stopbit

Data format : 300 to 19200 Baud, 8 bits, no parity, 1 stop bit

Beispiele :

Examples:

S/N #1, rechts Schwenken
 S/N #520, Zoom tele
 S/N #128, Position #12 anfahren
 S/N #2000, Autopandauer 120min
 S/N #1000, Schwenken links, Speed #55

*P&T #1, right pan
 P&T #520, zoom tele
 P&T #128, go to preset #12
 P&T #2000, Autopan dwell time 120 min.
 P&T #1000, pan left, speed #55*

*<50h> <80h> <81h> <52h> <00h>
 <50h> <84h> <88h> <54h> <00h>
 <50h> <81h> <80h> <63h> <0Ch> <00h>
 <50h> <8Fh> <D0h> <50h> <F8h> <00h>
 <50h> <87h> <E8h> <4Ch> <B7h> <00h>*



eneo® is a registered trademark of
Videor E. Hartig GmbH
Exclusive distribution through specialised
trade channels only.

Videor E. Hartig GmbH
Carl-Zeiss-Straße 8
63322 Rödermark/Germany
Tel. +49 (0) 6074 / 888-0
Fax +49 (0) 6074 / 888-100
www.videor.com
www.eneo-security.com

Technical changes reserved

© Copyright by Videor E. Hartig
GmbH Version 05/2018