**Информация для интеграции.**

1. Все поворотки могут управляться по RS485 и/или по Ethernet по протоколу UDP.
2. Протокол управления Pelco-DE. По UDP тоже передается команды в формате Pelco-DE.
3. В одном пакете UDP может быть только одна команда Pelco-DE.
4. Для начальной идентификации можно применять команду чтения регистра:

FF AD 00 9F 00 xx SS - чтение регистра xx

FF AD 00 AF hh ll SS - ответ данные hhll регистра xx

По адресу «0» расположен идентификатор типа поворотки.

1. Для правильного управления ПУ необходимо знать количество шагов на градус перемещения. Эту информацию можно получить считав максимальное количество шагов.

Команды:

FF AD 00 55 00 00 SS - запрос максимального положения PAN

FF AD 00 57 00 00 SS - запрос максимального положения TILT

FF AD 00 5D 00 00 SS - запрос максимального положения ZOOM

FF AD 00 5F 00 00 SS - запрос максимального положения FOCUS

Также необходима информация о ограничениях углов поворота.

FF AD 00 9F 00 xx SS - чтение регистра xx

FF AD 00 AF hh ll SS - ответ данные hhll регистра xx

Адреса 0xD - 0x10.

1. Доступно стандартное управление:

Непрерывное перемещение ПУ в любом направлении с изменяемой скоростью.

Управление видеокамерой (ZOOM, FOCUS, IRIS).

Работа с предустановками.

Работа с AUX.

1. Для сопровождения и работы по координатам рекомендуются команды:

FF AD 00 71 HH LL SS - установка положения PAN HH LL - координата

FF AD 00 73 HH LL SS - установка положения TILT

FF AD 00 75 HH LL SS - установка положения ZOOM HH LL – координата

FF AD 00 77 HH LL SS - установка положения FOCUS

Команды можно подавать в любой последовательности не дожидаясь выполнения предыдущей. ПУ самостоятельно скорректирует траекторию исходя из последней переданной координаты. Также можно опрашивать положение ПУ не дожидаясь остановки.

FF AD 00 51 00 00 SS - запрос положения PAN

FF AD 00 53 00 00 SS - запрос положения TILT

FF AD 00 59 00 00 SS - запрос положения ZOOM

FF AD 00 5B 00 00 SS - запрос положения FOCUS