

# 功能指令文档

## 目录

---

- 一、低功耗模式
- 二、设备音量
- 三、隐藏指示灯
- 四、云台
- 五、侦测区域绘制
- 六、画质
- 七、夜视模式
- 八、云视频录像开关
- 九、变焦
- 十、警笛指令
- 十一、白光灯指令
- 十二、人形框定指令
- 十三、人形检测指令
- 十四、获取tf回放数据指令
- 十五、人形追踪
- 十六、红蓝灯
- 十七、报警闪光灯
- 十八、控制操纵手柄
- 十九、视频录制时长
- 二十、智能侦测定时
- 二十一、报警声设置

二十二、TF声音录制开关

二十三、TF录像模式

二十四、TF录像时间

二十五、TF卡格式化

二十六、联动校正（二目）

二十七、二目三目判断条件

二十八、人形变倍跟踪

二十九、截图指令

三十、视频翻转

三十一、灯光抗干扰

三十二、视频时间显示

三十三、远程开关机

三十四、wifi二维码联网

三十五、蓝牙配网连接

三十六、更新固件版本

三十七、切换设备wifi

三十八、AI智能服务

## 一、低功耗模式

注：长电没有低功耗模式。

（1）设置功耗模式cgi指令： "trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2106&command=2&lowPower=\$value",  
value=0,30,10000

参数	类型	说明
value	int	0: 持续工作模式 30: 省电模式 10000: 超级省电模式

(2) 获取当前功耗模式指令: "trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2106&command=1&"

data["lowPower"]=》 0, 30, 1000

注: `get_status.cgi?`获取supportSmartElectricitySleep字段值, 如果==1, 则支持微功耗模式。切换其他模式时, 应关闭微功耗模式。

(1) 设置微功耗模式 (智能省电模式) 指令:

"trans\_cmd\_string.cgi?  
cmd=2106&command=18&Smart\_Electricity\_Sleep\_Switch=\$enable&Smart\_Electricity\_Threshold=\$electricityThreshold&"

参数	类型	说明
enable	int	微功耗开启 1, 关闭0
electricityThreshold	int	微功耗模式电量阈值, 如: 30

(2) 获取微功耗模式指令:

"trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2106&command=17&"

字段: Smart\_Electricity\_Sleep\_Switch、Smart\_Electricity\_Threshold

## 二、设备音量

(1) 设置音量cgi指令: camera\_control.cgi?param=\$param&value=\$value&

参数	类型	说明
param	int	24: 麦克风, 25喇叭
value	int	0-31 音量范围

(2) 获取音量信息:

文件: video\_command.dart, 方法: getCameraParams()

指令: get\_camera\_params.cgi?

麦克风: involume = int.tryParse(data["involume"] ?? "") ?? 0;

喇叭: outvolume = int.tryParse(data["outvolume"] ?? "") ?? 0;

(3) 判断是否有喇叭

设备状态监听回调获取 haveHorn = result.haveHorn == "1" ? true : false;

### 三、隐藏指示灯

开关指令: "trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2125&command=0&hide\_led\_disable=\${hide == true ? 1 : 0}&"

参数	类型	说明
hide_led_disable	int	1 隐藏, 0 不隐藏

获取指示灯隐藏开关状态指令: trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2125&command=1&

判断条件: hideLed = data["hide\_led\_disable"] == "1"

### 四、云台

1、垂直巡航

开启: "decoder\_control.cgi?command=26&onestep=0&"

关闭: "decoder\_control.cgi?command=27&onestep=0&"

状态字段: preset\_cruise\_status\_v 1开 0 关

## 2、水平巡航

开启: decoder\_control.cgi?command=28&onestep=0&

关闭: decoder\_control.cgi?command=29&onestep=0&

状态字段: preset\_cruise\_status\_h 1开 0关

## 3、常看位巡航

开启: decoder\_control.cgi?command=22&onestep=0&

关闭: "decoder\_control.cgi?command=23&onestep=0&"

状态字段: preset\_cruise\_status 1开 0关 | preset\_cruise\_curpos -1关 0-4对应看守位位置

## 4、云台矫正

电量低于20%功能不可用

decoder\_control.cgi?command=25&onestep=0&

状态字段: center\_status

## 5、常看位 (5个)

decoder\_control.cgi?command=\$cmd&onestep=0&

设置cmd 【30, 32, 34, 36, 38】

巡航cmd 【31, 33, 35, 37, 39】

删除cmd 【62, 63, 64, 65, 66】

常看位图片建议保存到自己的服务器, 获取的时候再从服务器取

## 6、看守位

设置: set\_sensor\_preset.cgi?sensorid=255&presetid=\$index& (index 1-5, 0关闭)

需先设置常看位才能设置看守位, 看守位应从常看位选择

## 7、获取常看位设置位

StatusResult => result.preset\_value (转list)

▼

复制代码

```
var list = presetValue
```

```
.toRadixString(2)
.padLeft(16, '0')
.substring(0, 5)
.split('')
.toList();
```

将值转换为二进制字符，用0填充为16个字符，取前5个字符，然后将其转换为列表，结果为1为已设置，0为未设置。

## 8、获取已设置的预置位

指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2161&command=0&

一共有16个预置位 app取前面5个，结果为1则标识有设置

## 五、侦测区域绘制

注：需要在运动侦测打开的时候才能绘制，否则无效；

设置指令：

▼

复制代码

```
"trans_cmd_string.cgi?cmd=2123&command=${command}&sensor=${sensor}&"
"${reignString}reign0=${records[0]}&"
"${reignString}reign1=${records[1]}&"
"${reignString}reign2=${records[2]}&"
"${reignString}reign3=${records[3]}&"
"${reignString}reign4=${records[4]}&"
"${reignString}reign5=${records[5]}&"
"${reignString}reign6=${records[6]}&"
"${reignString}reign7=${records[7]}&"
"${reignString}reign8=${records[8]}&"
"${reignString}reign9=${records[9]}&"
"${reignString}reign10=${records[10]}&"
"${reignString}reign11=${records[11]}&"
"${reignString}reign12=${records[12]}&"
"${reignString}reign13=${records[13]}&"
"${reignString}reign14=${records[14]}&"
"${reignString}reign15=${records[15]}&"
"${reignString}reign16=${records[16]}&"
```

```
"${reignString}reign17=${records[17]}&"
```

参数	类型	备注
records	List	绘制区域数据，List 的值对应每行涂抹区域二进制转十进制后的值
command	int	0移动侦测，2人形侦测，4离岗侦测，6人脸侦测，8人脸识别区域
sensor	int	0:单目，1双目，2三目，3四目
reignString	String	“md_”移动侦测 “pd_”人形侦测 “depart_”离岗侦测区域 “face_detect_”人脸侦测区域 “face_recognition_”人脸识别区域

records 参考：

初始化尺寸为18x22的2D列表数据，用1填充，然后根据涂抹的区域将对应元素修改为0。之后，它将被视为二进制数，并使用pow函数将其转换为十进制，从而计算每行的总数。



复制代码

```
var data = [];  
///绘制区域矩阵 18 * 22  
for (int i = 0; i < 18; i++) {  
    List elemen = [];  
    for (int j = 0; j < 22; j++) {  
        elemen.add(1);  
    }  
    data.add(elemen);  
}  
///绘制区域的值为0  
state.saveRectModels.forEach((element) {  
    data[element.row][element.column] = 0;
```



```
});
List records = [];
for (int i = 0; i < data.length; i++) {
    int total = 0;
    int length = data[i].length;
    //print(data[i]);
    List list = data[i];
    list = list.reversed.toList();
    for (int j = 0; j < length; j++) {
        total = total + list[j] * pow(2, j);
    }
    records.add(total);
    //print("区域$i:$total 0x${total.toRadixString(16)}");
}
```

获取探测区域指令：

trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2123&command=\$command&sensor=\$sensor&

参数	类型	说明
command	int	command 1是移动探测，3是人形探测
sensor	int	0:单目，1双目，2三目,3四目

## 六、画质

support\_pixel\_shift == “1” 才支持超高清设置。

设置指令：camera\_control.cgi?param=16&value=\$index&

注： 1、设置数据本地保存，初始化时再从本地取，无获取画质指令和字段

2、if (pixel == 200 && resolution == VideoResolution.superHD) || (pixel == 300 && resolution == VideoResolution.high) 画质切换需要重启设备才能生效



复制代码

```

///设备状态监听回调, result => StatusResult
if (result.pixel != null) {
    deviceModel.pixel.value = int.tryParse(result.pixel) ?? 0;
    DeviceManager().setcacheDevicePixel(deviceModel.id, result.pixel);//本地存储
}

```

参数	类型	说明
index	int	4: low 2: general 1: high 100:superHD

## 七、夜视模式

设置夜视模式指令：

camera\_control.cgi?param=33&value=\$value&

注：切换为全彩夜视和智能夜视时，黑白模式需改为黑白天视

参数	类型	说明
value	int	0黑白模式、1全彩夜视、2智能夜视

camera\_control.cgi?param=14&value=\$value&

注：星光夜视和黑白天视设置前，需先切换为黑白模式；

参数	类型	说明
value	int	0 星光夜视 1 黑白天视

获取夜视模式状态指令： get\_camera\_params.cgi?

ircut：1黑白，0星光

night\_vision\_mode：0黑白，1全彩 2智能

## 八、云视频录像开关

设置指令： trans\_cmd\_string.cgi?

cmd=2106&command=9&pirPushSwitch=1&pirPushSwitchVideo=1&

注：只有低功耗运动侦测有该功能,如果该功能关闭，触发报警后，云回放只能看到图片，没有视频。

复制代码

```
String cgi = "trans_cmd_string.cgi?
cmd=2106&command=9&pirPushSwitch=${pushEnable
? 1
: 0}&pirPushSwitchVideo=${videoEnable ? 1 : 0}&";
if (videoDuration != -1) {
    cgi = "trans_cmd_string.cgi?cmd=2106&command=9&pirPushSwitch=${pushEnable
? 1
: 0}&pirPushSwitchVideo=${videoEnable
? 1
: 0}&CloudVideoDuration=${videoDuration ??
15}&autoRecordMode=${autoRecordMode ?? 0}&";
}
```

参数	类型	说明
pirPushSwitch	int	推送开关，默认1开，0关
pirPushSwitchVideo	int	云视频录像开关：默认1开，0关
CloudVideoDuration	int	云视频录像时长，默认15秒
autoRecordMode	int	自动录制模式，默认0

获取开关状态指令：

trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2106&command=8&

指令获取data进行解析，pirPushVideoEnable = data["pirPushSwitchVideo"] == "1";

---

## 九、变焦

设备是否支持变焦的条件： support\_focus > 0 或者 MaxZoomMultiple > 0 或者  
is4XDeviceByFirmware()==true



复制代码

```
///设备状态监听回调, result => StatusResult
if (result.support_focus != null) {
    deviceModel.support_focus.value = int.tryParse(result.support_focus);
}

if (result.MaxZoomMultiple != null) {
    deviceModel.MaxZoomMultiple.value =
        int.tryParse(result.MaxZoomMultiple);
}
deviceModel.currentSystemVer.value = result.sys_ver;
```



复制代码

```
bool is4XDeviceByFirmware() {
    List array = deviceModel?.currentSystemVer?.value != null
        ? deviceModel?.currentSystemVer?.value?.split(".")
        : null;
    if (array == null || array.length < 4) {
        array = ['0', '0', '0', '0'];
    }
    String second = array[1];
    if (second == '81' && array[2] != '176') {
        return true;
    }
    return false;
}
```

变焦指令：

if ( MaxZoomMultiple>0 ) => decoder\_control.cgi?command=84&param=\$scale&  
else => decoder\_control.cgi?command=\${scale + 20}&onestep=0&

参数	类型	备注
scale	int	默认1 - 4 MaxZoomMultiple>0, 则 1- MaxZoomMultiple

获取变焦初始值：

CurZoomMultiple

▼

复制代码

```
///设备状态监听回调, result => StatusResult
if (result.CurZoomMultiple != null) {
    deviceModel.CurZoomMultiple.value =
        int.TryParse(result.CurZoomMultiple);
}
```

十、警笛指令

注：警笛开启响10秒会自动关闭，电量低于20%无法开启

警笛开关： "trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2109&command=0&siren=\$siren&"

参数	类型	说明
siren	int	1 打开，0关闭

## 十一、白光灯指令

注：hardwareTestFunc 设备是否支持白光灯，只要支持就能开启白光灯；support\_manual\_light 是否支持用户手动开启白光灯，没有值或为1时是支持的

开关设置：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2109&command=0&light=\$light&

注：开启物理遮挡或电量低于20%无法开启

参数	类型	说明
light	int	1开，0关

获取白光灯开关状态：

trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2109&command=2&

lightSwitch = data["lightStatus"] == "1"

---

## 十二、人形框定指令

注意：1、如果result.support\_PeopleDetection有值，关闭人形框定需先关闭人形检测，打开人形框定则需先打开人形检测；2、开启物理遮挡后人形框定不可用

开关设置：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2126&command=0&bHumanoidFrame=\$enable&

参数	类型	说明
enable	int	1开启 0关闭

获取人形框定开关状态：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2126&command=1&

humanFrameEnable = int.TryParse(data["bHumanoidFrame"] ?? "0")

---

### 十三、人形检测指令

开关设置：

trans\_cmd\_string.cgi?

cmd=2106&command=4&humanDetection=\$pirLevel&DistanceAdjust=\$distanceAdjust&Humanoid  
Detection=\$value&

参数	类型	说明
pirLevel	int	人形检测灵敏度1-3（该值应与设置值相同）
distanceAdjus	int	人形检测距离 1-3（该值应与设置值相同）
value	int	人形检测开关，1开 0关

### 十四、获取tf回放数据指令

(1) 获取指定日期数据： "get\_record\_file.cgi?GetType=file&dirname=\$dirname&"

参数	类型	说明
dirname	String	日期年月日，如：20230322

(2) 分页获取数据： get\_record\_file.cgi?PageSize=\$pageSize&PageIndex=\$pageIndex&

参数	类型	说明
pageSize	int	每页获取数据量
pageIndex	int	页数 0开始

(3) 时间线分段获取数据： get\_record\_idx.cgi?dirname=\$date&offset=\$offset

参数	类型	说明
date	String	日期年月日，如：20230322
offset	int	0开始，获取数据字节长度 ==60012时 +1；

(4) 列表的视频下载（播放下载）：livestream.cgi?  
streamid=4&filename=\$recordName&offset=0&download=1&

参数	类型	说明
recordName	String	录制文件名

(5) 时间线的视频下载（播放下载）："livestream.cgi?  
streamid=5&ntsamp=\$timestamp&event=\$event&framenum=\$frameNo&recch=\$channel&key=\$key&"

参数	类型	说明
timestamp	int	录制时间戳，对应 RecordTimeLineModel 的 recordTime
event	int	事件：0实时录像，1报警录像，2人形报警 对应RecordTimeLineModel 的 recordAlarm
frameNo	int	关键帧序号
channel	int	2或3，默认4
key	int	随机数， Random().nextInt(9999)

(6) 停止录制文件下载（播放下载）：livestream.cgi?streamid=17&



(7) 时间线文件下载: "record\_fastplay.cgi?ctrl=1&playlist=\${jsonEncode(data)}&"

参数	类型	说明
data	Map	data["download"] = fileList 例如: fileList=[{"f": name, "s": start, "e": end}, {"f": name, "s": start, "e": end},...] name 文件名, start 开始时间, end结束时间

(8) 停止时间线文件下载: "record\_fastplay.cgi?ctrl=0&"

(9) 删除指定文件: "del\_file.cgi?name=\$recordName&"

参数	类型	说明
recordName	String	录制文件名

(10) 获取录制视频日期: "get\_record\_file.cgi?GetType=date&"

## 十五、人形追踪

支持人形检测则支持人形追踪

设置指令: trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2127&command=0&enable=\$enable&

参数	类型	说明
enable	int	1开启 0关闭

获取开关状态指令: trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2127&command=1&

开关字段: humanTrackingEnable = int.tryParse(data["enable"] ?? "0")

---

## 十六、红蓝灯

支持条件：hardwareTestFunc & 0x200 != 0

开关设置指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2109&command=0&alarmLed=\$value&

参数	类型	说明
value	int	1开启 0关闭

获取开关状态指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2109&command=2&

模式设置：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2108&command=1&alarmLedMode=\$mode&

参数	类型	说明
mode	int	1 与报警联动 0 不联动

获取模式：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2108&command=0&

---

## 十七、报警闪光灯

注：hardwareTestFunc 设备是否支持白光灯，只要支持就能开启报警闪光灯；

开关指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2108&command=1&lightMode=\$light&

参数	类型	说明
light	int	0关闭 1打开但不闪烁（白光灯） 2 打开且闪烁

获取开关状态指令： trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2108&command=0&

### 十八、控制操纵手柄

往左： String \_cgi = "decoder\_control.cgi?command=4&onestep=0&"

往右： String \_cgi = "decoder\_control.cgi?command=6&onestep=0&"

往上： String \_cgi = "decoder\_control.cgi?command=0&onestep=0&"

往下： String \_cgi = "decoder\_control.cgi?command=2&onestep=0&"

▼

复制代码

```
if (currBinocular != null) {
    _cgi = _cgi + "curr_binocular=$currBinocular&";
}
if (motorSpeed != null) {
    _cgi = _cgi + "motor_speed=$motorSpeed&";
}
```

参数	类型	说明
command	int	0上，2下，4左，6右
currBinocular	int	0 第一个镜头 1 第二个镜头
motorSpeed	int	1~10, 1最慢，10最快

停止往左： decoder\_control.cgi?command=5&onestep=0&

停止往右： decoder\_control.cgi?command=7&onestep=0&

停止往上： decoder\_control.cgi?command=1&onestep=0&

停止往下： decoder\_control.cgi?command=3&onestep=0&

### 十九、视频录制时长

长电指令：

▼复制代码

```
cgi = "set_alarm.cgi?enable_alarm_audio=0&motion_armed=${enable
    ? 1
    : 0}&motion_sensitivity=$level&CloudVideoDuration=$videoDuration&"

"input_armed=1&iopin_level=0&iolinkage=0&iioout_level=0&preset=0&mail=0&snapshot=
1&"

"record=1&upload_interval=0&schedule_enable=1&schedule_sun_0=$plan&schedule_sun
_1=$plan&"

"schedule_sun_2=$plan&schedule_mon_0=$plan&schedule_mon_1=$plan&schedule_mon_2=
$plan&"

"schedule_tue_0=$plan&schedule_tue_1=$plan&schedule_tue_2=$plan&schedule_wed_0=
$plan&"

"schedule_wed_1=$plan&schedule_wed_2=$plan&schedule_thu_0=$plan&schedule_thu_1=
$plan&"

"schedule_thu_2=$plan&schedule_fri_0=$plan&schedule_fri_1=$plan&schedule_fri_2=
$plan&"

"schedule_sat_0=$plan&schedule_sat_1=$plan&schedule_sat_2=$plan&defense_plan1=0
&"

"defense_plan2=0&defense_plan3=0&defense_plan4=0&defense_plan5=0&defense_plan6=
0&defense_plan7=0&"

"defense_plan8=0&defense_plan9=0&defense_plan10=0&defense_plan11=0&defense_plan
12=0&defense_plan13=0&"

"defense_plan14=0&defense_plan15=0&defense_plan16=0&defense_plan17=0&defense_pl
an18=0&defense_plan19=0&"
    "defense_plan20=0&defense_plan21=0&";
```

参数	类型	说明
enable	bool	true 开启，false 关闭



## 二十、智能侦测定时

指令：



复制代码

```
"trans_cmd_string.cgi?cmd=2017&command=2&mark=212&"
"motion_push_plan1=${records[0]}&"
"motion_push_plan2=${records[1]}&"
"motion_push_plan3=${records[2]}&"
"motion_push_plan4=${records[3]}&"
"motion_push_plan5=${records[4]}&"
"motion_push_plan6=${records[5]}&"
"motion_push_plan7=${records[6]}&"
"motion_push_plan8=${records[7]}&"
"motion_push_plan9=${records[8]}&"
"motion_push_plan10=${records[9]}&"
"motion_push_plan11=${records[10]}&"
"motion_push_plan12=${records[11]}&"
"motion_push_plan13=${records[12]}&"
"motion_push_plan14=${records[13]}&"
"motion_push_plan15=${records[14]}&"
"motion_push_plan16=${records[15]}&"
"motion_push_plan17=${records[16]}&"
"motion_push_plan18=${records[17]}&"
"motion_push_plan19=${records[18]}&"
"motion_push_plan20=${records[19]}&"
"motion_push_plan21=${records[20]}&"
"motion_push_plan_enable=$enable&"
```

参数	类型	说明
records	list<int>	长度必须21，默认值-1 设置的值为：对应时间的加权和
enable	int	1 移动，5人形

全天侦测： 不需要设置，默认值

仅白天侦测：早8:00-晚20:00，records计算



复制代码

```
///仅白天侦测
int startTime = 480;
int endTime = 1200;
List weeks = [7, 1, 2, 3, 4, 5, 6];
PlanModel model =
    PlanModel.fromPlans(startTime, endTime, weeks, state.deviceModel.id);
var actionPlans = <PlanModel>[];
actionPlans.add(model);
List records = [];
actionPlans.forEach((element) {
    records.add(element.sum);
});
if (records.length < 21) {
    int num = 21 - records.length;
    for (int i = 0; i < num; i++) {
        records.add(-1);
    }
}
```

仅夜晚侦测：仅夜间侦测，晚20:00-次日早8:00，records计算



复制代码

```
///仅夜间侦测
int startTime = 1200;
int endTime = 480;
List weeks = [7, 1, 2, 3, 4, 5, 6];
PlanModel model =
    PlanModel.fromPlans(startTime, endTime, weeks, state.deviceModel.id);
var actionPlans = <PlanModel>[];
actionPlans.add(model);
List records = [];
actionPlans.forEach((element) {
    records.add(element.sum);
});
if (records.length < 21) {
    int num = 21 - records.length;
    for (int i = 0; i < num; i++) {
        records.add(-1);
    }
}
```

自定义侦测：与白天夜间侦测逻辑一致，根据用户选择的startTime、endTime和weeks 计算records 的值。

获取报警计划："trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2017&command=11&mark=212&type=2&"



复制代码

```
///解析报警计划数据，转为PlanModel
if (planMap != null) {
    motionPushEnable = int.tryParse(planMap["motion_push_enable"]);
    for (int i = 1; i <= 21; i++) {
        String value = planMap["motion_push_plan$i"];
        int num = int.tryParse(value);
        if (num != 0 && num != -1 && num != 1) {
            PlanModel model = PlanModel.fromCgi(num);
            planModels.add(model);
        }
    }
}
```

## 二十一、报警声设置

注意：1、音频格式要求：.wav后缀, 单通道，16bit, 8000Hz, g711a ,

2、电量低于20%，报警声无法使用。

设置指令：String cgi="trans\_cmd\_string.cgi?"

cmd=2135&command=0&urlJson=\$urlJson&filename=\$voiceName&switch=\$swtich&voicetype=\$voicetype&"



复制代码

```
///指令拼接
if (playInDevice == true) {
    ///play=1 设置的时候进行播放，playtimes 播放次数
    cgi = cgi + "play=1&" + "playtimes=$playTimes&";
} else {
    cgi = cgi + "playtimes=$playTimes&";
}
```



关闭指令：String cgi ="trans\_cmd\_string.cgi?  
cmd=2135&command=0&switch=\$swtich&voicetype=\$voicetype&"

参数	类型	说明
swtich	int	1开， 0 关
voicetype	in t	0---人脸侦测报警提示音 1---人形侦测报警提示音 2---烟感报警提示音 3---移动侦测报警提示音 4---离岗检测提示音 5---哭声检测提示音 6---在岗监测提示音 7---烟火相机火焰提示音 8---烟火相机烟雾提示音
urlJson	String	var dic = {"url": voiceUrl}; urlJson = json.encode(dic);
voiceName	String	文件名
play	int	1 播放
playtimes	String	建议传“3”

获取声音类型指令：

"trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2135&command=1&voicetype=\$voiceType&"

## 二十二、TF声音录制开关

设置指令： "set\_recordsch.cgi?record\_audio=1&"

参数	类型	说明
record_audio	int	1 开, 0 关

获取状态指令: get\_record.cgi?

## 二十三、TF录像模式

- 1、仅长电设备支持, 且TF 状态为1或2;
- 2、不录像时, 应把计划录像、全天录像和运动侦测录像都关闭;
- 3、计划录像、全天录像和运动侦测录像不能同时存在, 开启一个时另外两个需关闭;

计划录像指令: enable =》 1 录像, 0不录像, records 值参考智能侦测定时



复制代码

```
"trans_cmd_string.cgi?cmd=2017&command=3&mark=212&"
"record_plan1=${records[0]}&"
"record_plan2=${records[1]}&"
"record_plan3=${records[2]}&"
"record_plan4=${records[3]}&"
"record_plan5=${records[4]}&"
"record_plan6=${records[5]}&"
"record_plan7=${records[6]}&"
"record_plan8=${records[7]}&"
"record_plan9=${records[8]}&"
"record_plan10=${records[9]}&"
"record_plan11=${records[10]}&"
"record_plan12=${records[11]}&"
"record_plan13=${records[12]}&"
"record_plan14=${records[13]}&"
"record_plan15=${records[14]}&"
"record_plan16=${records[15]}&"
"record_plan17=${records[16]}&"
"record_plan18=${records[17]}&"
"record_plan19=${records[18]}&"
"record_plan20=${records[19]}&"
"record_plan21=${records[20]}&"
"record_plan_enable=$enable&"
```

运动侦测录像指令：enable =》 1 录像，0不录像，records 值为-1，也可为定时计划的值



复制代码

```
"trans_cmd_string.cgi?cmd=2017&command=1&mark=212&"
"motion_record_plan1=${records[0]}&"
"motion_record_plan2=${records[1]}&"
"motion_record_plan3=${records[2]}&"
"motion_record_plan4=${records[3]}&"
"motion_record_plan5=${records[4]}&"
"motion_record_plan6=${records[5]}&"
"motion_record_plan7=${records[6]}&"
"motion_record_plan8=${records[7]}&"
"motion_record_plan9=${records[8]}&"
"motion_record_plan10=${records[9]}&"
"motion_record_plan11=${records[10]}&"
"motion_record_plan12=${records[11]}&"
"motion_record_plan13=${records[12]}&"
"motion_record_plan14=${records[13]}&"
"motion_record_plan15=${records[14]}&"
"motion_record_plan16=${records[15]}&"
"motion_record_plan17=${records[16]}&"
"motion_record_plan18=${records[17]}&"
"motion_record_plan19=${records[18]}&"
"motion_record_plan20=${records[19]}&"
"motion_record_plan21=${records[20]}&"
"motion_record_plan_enable=$enable&"
```

全天（24小时）录制指令：enable =》 1 录像，0不录像



复制代码

```
var value = enable == 1 ? -1 : 0;
"set_recordsch.cgi?record_cover=1&"
  "record_timer=$record_timer&"
  "time_schedule_enable=$enable&"
  "schedule_sun_0=$value&"
  "schedule_sun_1=$value&"
  "schedule_sun_2=$value&"
  "schedule_mon_0=$value&"
  "schedule_mon_1=$value&"
  "schedule_mon_2=$value&"
  "schedule_tue_0=$value&"
  "schedule_tue_1=$value&"
  "schedule_tue_2=$value&"
```

```
"schedule_wed_0=$value&"
"schedule_wed_1=$value&"
"schedule_wed_2=$value&"
"schedule_thu_0=$value&"
"schedule_thu_1=$value&"
"schedule_thu_2=$value&"
"schedule_fri_0=$value&"
"schedule_fri_1=$value&"
"schedule_fri_2=$value&"
"schedule_sat_0=$value&"
"schedule_sat_1=$value&"
"schedule_sat_2=$value&"
"record_audio=$record_audio&"
```

参数	类型	说明
enable	int	1 开启, 0 关闭
record_timer	String	录像时长
record_audio	String	“1”录制音频, “0”不录制
value	int	开始时-1, 关闭时为0;

获取计划录像数据指令:

```
"trans_cmd_string.cgi?cmd=2017&command=11&mark=212&type=3&"
```

开关字段: record\_plan\_enable

获取运动侦测数据指令:

```
"trans_cmd_string.cgi?cmd=2017&command=11&mark=212&type=1&"
```

开关字段: motion\_record\_enable

获取全天侦测数据指令: get\_record.cgi?

开关字段: record\_time\_enable

## 二十四、TF录像时间

设置指令: "trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2204&command=2&record\_resolution=\$resolution&"

参数	类型	说明
resolution	int	0-->录像主码流（超高清）录像时间超短 1-->录像主码流（高清）录像时间短 2-->录像子码流（标清）录像时间长

获取状态指令: "trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2204&command=1&"

---

## 二十五、TF卡格式化

设置指令: set\_formatsd.cgi?

获取状态指令: get\_status.cgi?

判断字段: sdstatus（1、2正常，3文件系统错误、4正在格式化、5未挂载）

---

## 二十六、联动校正（二目）

注意: support\_pininpic==1（支持多镜头）或support\_mutil\_sensor\_stream==1或==2（二目）时，支持联动校正

1、联动校正开关指令: trans\_cmd\_string.cgi?

cmd=4101&command=1&gblinkage\_enable=\$enable&

参数	类型	说明
enable	int	1 开启，0关闭

获取开关状态指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=4101&command=0&

gblinkage\_enable: 0 不显示, 1开启, 2关闭

## 2、联动校正-云台复位

云台复位指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=4100&command=0&

查询云台复位完成指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=4100&command=1&

## 3、联动校正-画面校正

画面校正指令：camera\_control.cgi?

param=40&value=0&x\_percent=\${x\_percent}&y\_percent=\${y\_percent}

参数	类型	说明
x_percent	int	校正位坐标X轴比例： 1-100
y_percent	int	校正位坐标Y轴比例： 1-100

## 4、联动校正-联动坐标设置

指令：camera\_control.cgi?param=39&value=0&x\_percent=\${x\_percent}&y\_percent=\${y\_percent}

参数	类型	说明
x_percent	int	校正位置X轴比例： 1-100
y_percent	int	校正位置Y轴比例： 1-100

# 二十七、二目三目判断条件

1、splitScreen为null, support\_mutil\_sensor\_stream有值 1或2 时为双目

2、当support\_mutil\_sensor\_stream 和 splitScreen 都有值（分屏），则为三目

创建枪机播放器：



复制代码

```
//第一个
var subController = AppPlayerController();
var result = await subController.create();
result = await subController.setVideoSource(SubPlayerSource());
await subController.start();
result = await controller!.enableSubPlayer(subController);
//第二个
var sub2Controller = AppPlayerController();
var result = await sub2Controller.create();
result = await sub2Controller.setVideoSource(SubPlayerSource());
await sub2Controller.start();
result = await controller!.enableSub2Player(sub2Controller);
```

## 二十八、人形变倍跟踪

判断设备是否支持该功能的字段：support\_humanoid\_zoom

获取开关状态指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2126&command=1&

设置开关指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2126&command=0&humanoid\_zoom=\$enable&

参数	类型	说明
enable	int	1开，0关

## 二十九、截图指令

单目：snapshot.cgi?res=1&

二目：snapshot.cgi?sensor=\$sensor& （sensor=0为球机，1为枪机）

## 三十、视频翻转

设置指令：

camera\_control.cgi?param=5&value=\$value&

参数	类型	说明
value	int	0 不翻转, 3上下翻转

获取状态指令:

get\_camera\_params.cgi?

判断字段: flip, 无值为0

## 三十一、灯光抗干扰

设置指令:

camera\_control.cgi?param=3&value=\$value&

参数	类型	说明
value	int	0 :50Hz , 1: 60Hz

获取状态指令:

get\_camera\_params.cgi?

判断字段: mode, 无值为0

## 三十二、视频时间显示

设置指令: set\_misc.cgi?osdenable=\$value&

参数	类型	说明
value	int	1显示、 0 不显示

获取状态指令: get\_status.cgi?

判断字段: osdenable



### 三十三、远程开关机

注：设备深度睡眠时不支持远程开关机，远程关机时需确保已连接，关机成功后需主动断开连接。远程开机时，需先唤醒设备，连接设备后再调用指令；

是否支持该功能指令：get\_status.cgi?

判断字段：support\_Remote\_PowerOnOff\_Switch

设置指令：trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2106&command=13&PowerSwitch=\$open&

参数	类型	说明
open	int	1关机、0 开机

获取开关机状态指令：

trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2106&command=14&

判断字段：PowerSwitch

### 三十四、wifi二维码联网

二维码格式：（userId 后面需要拼接-OEM）

▼

复制代码

```
qrContent =  
    '{"BS":"$bssid","P":"$pwd","U":"${userId}-OEM","RS":"$ssid"}';
```

参数	类型	说明
bssid	String	WiFi bssid信息
pwd	String	WiFi 密码
ssid	String	WiFi ssid信息（wifi名称）

userId	String	用户唯一标识符, 如: “2384782”
--------	--------	--------------------------

#### 查询联网成功的设备接口:

请求方式: post

请求url: <https://api.eye4.cn/hello/query>

请求参数:

`{"key": key}`

参数	类型	说明
key	String	<code>\${userId}-OEM_binding</code> (userId 用户唯一标识符)

成功reponse: `{"value": "VE0005622QHOW"}`

失败reponse: `{"msg": "未搜索到", "code": 404}`

#### 删除服务器保存的联网成功设备:

请求方式: post

请求url: <https://api.eye4.cn/hello/confirm>

请求参数:

`{"key": key}`

参数	类型	说明
key	String	<code>\${userId}-OEM_binding</code> (userId 用户唯一标识符)

判断是否为我们的摄像机设备id:



复制代码

```
bool isBlueDev(String name) {
    ///print('是否蓝牙设备:${name} ');
```

```

if (name.startsWith("IPC-")) {
    name = name.replaceAll('IPC-', '');
} else if (name.startsWith("MC-")) {
    name = name.replaceAll('MC-', '');
} else if (name.startsWith("VP-")) {
    name = name.replaceAll('VP-', '');
} else {
    return false;
}
RegExp exp = RegExp(r'^[a-zA-Z]{1,}\d{7,}.*[a-zA-Z]$');
bool isVirtualId = exp.hasMatch(name);

///print('是否蓝牙设备:${name}  isBlueDev : ${isVirtualId}');
return isVirtualId;
}

```

## 三十五、蓝牙配网连接

**service-uuid:** "0000FFF0-0000-1000-8000-00805F9B34FB" =》 1800

**characteristics-uuid:** "0000FFF1-0000-1000-8000-00805F9B34FB" =》 1801

### 1、获取wifi 列表协议：

发送： 0xFF 0xFF

接收： 0xF0 0xF3 （一个包长度40）

回复： 0xFF index

结束： index=10000

### 2、蓝牙配网协议：

第一包发送： [0xF0, 0xF0] +118

第一包接收： [0xF0, 0xF0]

第二包发送： [0xF0, 0xF1] +36

第二包接收： [0xF0, 0xF1]

第三包接收： [0xF0, 0xF2] + status (0->联网成果； 1->密码错误； 2->连接超时； 3 -> dhcp 失败；  
4->网关配置失败)

## 三十六、更新固件版本

1、先通过当前版本号获取最新的版本号（get\_status.cgi 获取sys\_ver）

请求url: [http://api4.eye4.cn:808/firmware/\\${currentVersion}/cn](http://api4.eye4.cn:808/firmware/${currentVersion}/cn)

响应:

▼

复制代码

```
{
  "name": "47.1.8.14",
  "MD5": "0DB3C057ADC28FBA46C63D89BF55ED89",
  "en": "",
  "zh": "",
  "download_file": "/firmware_47.1.8.14_1582342675.bin",
  "Size": "1255424",
  "download_server": "doraemon.ipcam.so"
}
```

2、通过以下指令更新固件版本

auto\_download\_file.cgi?

server=\$server&file=\$file&type=0&resevered1=&resevered2=&resevered3=&resevered4=&

参数	类型	说明
file	String	对应 download_file
server	String	对应 download_server

## 三十七、切换设备wifi

1、获取设备wifi 列表

(1) wifi\_scan.cgi?

(2) get\_wifi\_scan\_result.cgi?

## 2、切换设备wifi

"set\_wifi.cgi?

ssid=\${Uri.encodeQueryComponent(info.ssid)}&channel=\${info.channel}&authtype=\${info.security}  
&wpa\_psk=\${Uri.encodeQueryComponent(password)}&enable=1&"

国外: "set\_wifi.cgi?

ssid=\${Uri.encodeQueryComponent(info.ssid)}&channel=\${info.channel}&authtype=\${info.security}  
&wpa\_psk=\${Uri.encodeQueryComponent(password)}&enable=1&\$area&"

## 三十八、AI智能服务

### 一、获取AI服务状态数据

指令: "trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2400&command=1&AiType=\$aiType&"

参数	类型	说明
aiType	int	0 区域入侵 1 人员逗留 2 车辆违停 3 越界 4 离岗 5 车辆逆行 6 包裹监测 7 火灾/烟雾监测

### 二、设置AI服务数据

"trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2400&command=0&AiType=\$aiType&AiCfg=\$aiConfigSring&"

参数	类型	说明
----	----	----

aiType	int	0 区域入侵 1 人员逗留 2 车辆违停 3 越界 4 离岗 5 车辆逆行 6 包裹监测 7 火灾/烟雾监测
aiConfigSring	String	JsonString 对应各类型对象model数据，如： {"enable":0,"staytime":80,"region":[{"point":[{"x":0,"y":0}, {"x":0,"y":1}, {"x":1,"y":1}, {"x":1,"y":0}]},"sensitive":2,"alarmLed":0,"lightLed":0,"areaframe":1}

### 三、AI 服务数据

#### 1、区域入侵

参数	类型	说明
enable	int	0 关闭，1开启
object	int	目标类型： 1人，2车，3人和车，4宠物， 5人和宠物，6车和宠物，7 人、车和宠物

region	list	警戒区域 [{"point": [{"x": "0.126563", "y": "0.225"}, {"x": "0.38125", "y": "0.225"}, {"x": "0.253125", "y": "0.677778"}, {"x": "0.126563", "y": "0.677778"}]}, {"point": [{"x": "0.507813", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.677778"}]}]]
sensitive	int	灵敏度，1-3
lightLed	int	闪光灯，0关，1开
areaframe	int	目标框和侦测规则，0关，1开

## 2、人员逗留

参数	类型	说明
enable	int	0 关闭，1开启
staytime	int	最大停留时间： 30-3600秒

region	list	警戒区域 [{"point": [{"x": "0.126563", "y": "0.225"}, {"x": "0.38125", "y": "0.225"}, {"x": "0.253125", "y": "0.677778"}, {"x": "0.126563", "y": "0.677778"}]}, {"point": [{"x": "0.507813", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.677778"}]}]]
sensitive	int	灵敏度, 1-3
lightLed	int	闪光灯, 0关, 1开
areaframe	int	目标框和侦测规则, 0关, 1开

### 3、车辆违停

参数	类型	说明
enable	int	0 关闭, 1开启
staytime	int	最大停留时间: 30-3600秒



region	list	警戒区域 [{"point": [{"x": "0.126563", "y": "0.225"}, {"x": "0.38125", "y": "0.225"}, {"x": "0.253125", "y": "0.677778"}, {"x": "0.126563", "y": "0.677778"}]}, {"point": [{"x": "0.507813", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.677778"}]}]
sensitive	int	灵敏度，1-3
lightLed	int	闪光灯，0关，1开
areaframe	int	目标框和侦测规则，0关，1开

#### 4、越界监测

参数	类型	说明
enable	int	0 关闭，1开启
object	int	目标类型： 1人，2车，3人和车，4宠物， 5人和宠物，6车和宠物，7 人、车和宠物

crosslineArr	list	越界区域数组,如: [ "0": { "0": {"x": 0.5, "y": 0.0}, "1": {"x": 0.5, "y": 1.0} }, 'dir': 1, } ]
sensitive	int	灵敏度, 1-3
lightLed	int	闪光灯, 0关, 1开
areaframe	int	目标框和侦测规则, 0关, 1开

## 5、离岗监测

参数	类型	说明
enable	int	0 关闭, 1开启
leavetime	int	最大离开时间: 30-3600秒
sumperson	int	在岗人数, 1, 2, 3

region	list	警戒区域 [{"point": [{"x": "0.126563", "y": "0.225"}, {"x": "0.38125", "y": "0.225"}, {"x": "0.253125", "y": "0.677778"}, {"x": "0.126563", "y": "0.677778"}]}, {"point": [{"x": "0.507813", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.677778"}]}]
sensitive	int	灵敏度, 1-3
lightLed	int	闪光灯, 0关, 1开
areaframe	int	目标框和侦测规则, 0关, 1开

## 6、车辆逆行

参数	类型	说明
enable	int	0 关闭, 1开启

region	list	警戒区域 [ "0": { 'point': { "0": {"x": 20.0, "y": 20.0}, "1": {"x": 20.0, "y": 160.0}, "2": {"x": 300.0, "y": 160.0}, "3": {"x": 300.0, "y": 20.0}, }, 'selectedLine': 1, }, } ]
sensitive	int	灵敏度, 1-3
lightLed	int	闪光灯, 0关, 1开
areaframe	int	目标框和侦测规则, 0关, 1开

## 7、包裹识别

参数	类型	说明
appearEnable	int	包裹出现 0 关闭, 1开启
disappearEnable	int	包裹消失 0 关闭, 1开启
stayEnable	int	包裹滞留 0 关闭, 1开启

region	list	警戒区域 [{"point": [{"x": "0.126563", "y": "0.225"}, {"x": "0.38125", "y": "0.225"}, {"x": "0.253125", "y": "0.677778"}, {"x": "0.126563", "y": "0.677778"}]}, {"point": [{"x": "0.507813", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.225"}, {"x": "0.890625", "y": "0.677778"}]}]
stayTime	int	滞留时间（单位需转为秒）： 10分钟、30分钟、1小时、6小 时、12小时、24小时、48小 时、72小时
sensitive	int	灵敏度，1-3
appearLightLed	int	包裹出现闪光灯，0关，1开
disappearLightLed	int	包裹消失闪光灯，0关，1开
stayLightLed	int	包裹滞留闪光灯，0关，1开
areaframe	int	目标框和侦测规则，0关，1开

## 8、火灾监测

参数	类型	说明
fireEnable	int	火灾监测开关 0 关闭，1开启
smokeEnable	int	烟雾监测开关 0 关闭，1开启
sensitive	int	灵敏度，1-3
fireLightLed	int	火灾闪光灯，0关，1开

smokeLightLed	int	烟雾闪光灯，0关，1开
firePlace	int	使用场景：0 室内，1室外
areaframe	int	目标框和侦测规则，0关，1开

#### 四、设置AI 监测计划

设置指令：

∨

复制代码

```
"trans_cmd_string.cgi?cmd=2017&command=$type&mark=1&"
"${typeString}_plan1=${records[0]}&"
"${typeString}_plan2=${records[1]}&"
"${typeString}_plan3=${records[2]}&"
"${typeString}_plan4=${records[3]}&"
"${typeString}_plan5=${records[4]}&"
"${typeString}_plan6=${records[5]}&"
"${typeString}_plan7=${records[6]}&"
"${typeString}_plan8=${records[7]}&"
"${typeString}_plan9=${records[8]}&"
"${typeString}_plan10=${records[9]}&"
"${typeString}_plan11=${records[10]}&"
"${typeString}_plan12=${records[11]}&"
"${typeString}_plan13=${records[12]}&"
"${typeString}_plan14=${records[13]}&"
"${typeString}_plan15=${records[14]}&"
"${typeString}_plan16=${records[15]}&"
"${typeString}_plan17=${records[16]}&"
"${typeString}_plan18=${records[17]}&"
"${typeString}_plan19=${records[18]}&"
"${typeString}_plan20=${records[19]}&"
"${typeString}_plan21=${records[20]}&"
"${typeString}_plan_enable=$enable&"
```

参数	类型	说明
----	----	----

type	int	12 火灾监测 14 区域入侵 15 人员逗留 16 车辆违停 17 越界监测 18 离岗监测 19 车辆逆行 20 包裹监测
typeString	String	12->"fire" 14->"region_entry" 15->"person_stay" 16->"car_stay" 17->"line_cross" 18->"person_onduty" 19->"car_retrograde" 20->"package_detect"
records	list	监测计划时间，长度21，默认值-1，具体值计算参考【智能侦测定时】
enable	int	1开启，0关闭

获取侦测计划指令：

"trans\_cmd\_string.cgi?cmd=2017&command=11&mark=1&type=\$type&"

参数	类型	说明
----	----	----

type	int	12 火灾监测 14 区域入侵 15 人员逗留 16 车辆违停 17 越界监测 18 离岗监测 19 车辆逆行 20 包裹监测
------	-----	--