

PELCO-D 协议：

数据格式：1 位起始位、8 位数据、1 位停止位，无效验位。波特率：2400B/S

命令格式：

字节 1	字节 2	字节 3	字节 4	字节 5	字节 6	字节 7
同步字节	地址码	指令码 1	指令码 2	数据码 1	数据码 2	校验码

- 1. 该协议中所有数值都为十六进制数
- 2. 同步字节始终为 FFH
- 3. 地址码为摄像机的逻辑地址号，地址范围：00H - FFH
- 4. 指令码表示不同的动作
- 5. 数据码 1、2 分别表示水平、垂直方向速度（00-3FH）, FFH 表示 “turbo” 速度
- 6. 校验码 = MOD[（字节 2 + 字节 3 + 字节 4 + 字节 5 + 字节 6）/100H]

以地址码 0x01 为例：

同步字节 地址 摄像机 云台 P 速度 T 速度 效验

- {0xff, 0x01, 0x00, 0x08, 0x00, 0xff, 0x08, } // 上
- {0xff, 0x01, 0x00, 0x10, 0x00, 0xff, 0x10, } // 下
- {0xff, 0x01, 0x00, 0x04, 0xff, 0x00, 0x04, } // 左
- {0xff, 0x01, 0x00, 0x02, 0xff, 0x00, 0x02, } // 右
- {0xff, 0x01, 0x00, 0x20, 0x00, 0x00, 0x21, } // 变倍短
- {0xff, 0x01, 0x00, 0x40, 0x00, 0x00, 0x41, } // 变倍长
- {0xff, 0x01, 0x00, 0x80, 0x00, 0x00, 0x81, } // 聚焦近
- {0xff, 0x01, 0x01, 0x00, 0x00, 0x00, 0x02, } // 聚焦远
- {0xff, 0x01, 0x02, 0x00, 0x00, 0x00, 0x03, } // 光圈小
- {0xff, 0x01, 0x04, 0x00, 0x00, 0x00, 0x05, } // 光圈大

1 2 3 4 速度 方向 7

{0xff, 0x01, 0x00, 0x0b, 0x00, 0x01, 0x0d, } //灯光关 水平指令

{0xff, 0x01, 0x00, 0x09, 0x00, 0x01, 0x0b, } //灯光开 垂直指令

{0xff, 0x01, 0x00, 0x07, 0x00, 0x01, 0x09, } //转至预置点 001

{0xff, 0x01, 0x00, 0x03, 0x00, 0x01, 0x05, } //设置预置点 001

{0xff, 0x01, 0x00, 0x05, 0x00, 0x01, 0x07, } //删除预置点 001

以上对应的停命令均是：

{0xff, 0x01, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x01, } //停命令