**云台开发手册**

# 云台控制

## 云台转动

1. // @Title          云台转动
2. // @Summary        云台转动
3. // @Description    云台转动
4. // @Param    method   query   int     true   "转动方向: 0上,1下,2左,3右,4左上,5右上,6左下,7右下"
5. // @Param    speed    query   uint8   true   "转动速度"
6. // @Success  200
7. // @Failure  400000   操作失败
8. // @router   /turn [put]
9. func (c \*Controller) Turn() {
11. }
12. **const** (
13. TurnUp          = iota //上
14. TurnDown               //下
15. TurnLeft               //左
16. TurnRight              //右
17. TurnUpLeft             //上左
18. TurnUpRight            //上右
19. TurnDownLeft           //下左
20. TurnDownRight          //下右
21. )
22. var (
23. PelcoMap = make(map[**int**][2]**byte**)
25. //PelcoDMap pelco-d中部分指令集合
26. PelcoDMap = map[**int**][2]**byte**{
27. TurnUp:          {0x00, 0x08},
28. TurnDown:        {0x00, 0x10},
29. TurnLeft:        {0x00, 0x04},
30. TurnRight:       {0x00, 0x02},
31. TurnUpLeft:      {0x00, 0x0c},
32. TurnUpRight:     {0x00, 0x0a},
33. TurnDownLeft:    {0x00, 0x14},
34. TurnDownRight:   {0x00, 0x12},
35. )

### 3D定位

* // @router /moveDirectly  
  // @Param：PanPosition float,TiltPosition float  
  Z默认值，自动聚焦

### 改变云台光圈大小,焦距长短,聚焦远近或停止

* // @router /operation [put]  
  // @Param method query int true "执行方法: 8焦距变短,9焦距变长,10聚焦变近,11聚焦变远,12光圈变小,13光圈变大"

## 1.2辅助功能

### // @router /auxiliary [put] // @Param id path uint8 true "辅助命令编号" // @Param method query string true "执行方法: 18设置辅助命令,19清空辅助命令"

## 1.3回到水平零点

### // @router /zero [put]

# 2.预置点

## 2.1添加预置点

### // @router /point/id/:id [post] // @Param id path uint8 true "预设点id" // @Param name query string true "预设点名称"

## 2.2转至预置点

### // @router /point/id/:id/turn [put] // @Param id path uint8 true "预设点id"

## 2.3删除预置点

### // @router /point [delete] // @Param id path []uint8 true "预设点id"

## 2.4修改预置点

### // @router /point/id/:id [put] // @Param id path uint8 true "预设点id" // @Param name query string true "预设点新名称"

## 2.5获取所有预置点

### // @router /points [get] {object} []conf.PresetPoint

## 2.6清空预置点

### // @router /deletePoints [delete]

## 2.7结构体

### type PresetPoints []PresetPoint type PresetPoint struct { ID uint8 `description:"预设点id"` Name string `description:"预设点名称"` }

## 5个接口

# 3.巡航组

## 3.1添加巡航组和预置点（保存）

### type CruisePreset struct

### 前端传json // @router /addCruise [post]

## 3.2删除巡航组

### // @router /deleteCruise [delete] // @Param id path uint8 true "巡航组id"

## 3.3修改巡航名称

### 

### // @router /modifyCruise [put] // @Param id path uint8 true "巡航组id" // @Param name path string true "巡航名称"

## 3.4查询巡航组和预置点（刷新）

### // @router /Cruises [get]

## 3.5开始

### // @router /startTour[post]

## 3.6停止

### // @router /stopTou[post]r

## 结构体 map[int]string

# 5.巡迹

## 5.1开启记录巡迹

### PtzStartTrack(id byte)

## 5.2结束记录巡迹

### PtzStopTrack()

## 5.3开始巡迹

### PtzRunTrack(id byte)

## 5.4停止巡迹

### PtzStopRunTrack()

# 4.线性扫描

## 4.1设置左右边界

### // @router /setLeftMargin post // @Param id uint8 // @Param limitMode string

## 4.2线扫开始

### // @router /lineSweepStart

## 4.3线扫停止

### // @router /lineSweepStop

# 6.水平旋转

## 6.1开始旋转

### // @router /startMove [post] // @Param speed path uint8 true “速度" // @Param direction path uint8 true “方向：0 顺时针，1 逆时针"

## 6.2停止旋转

### // @router /stopMove [post] 调用FF 0B 00 00 00 00 0B

# 7.空闲动作

## 7.1确定

### // @router /idleMotion [post] // @Param enable path bool true “速度" // @Param action "空闲动作和id" // @Param FreeTime uint8

## 7.2刷新

### // @router /refreshIdleMotion [post] // @Param enable path bool true “速度" // @Param action "空闲动作和id" // @Param FreeTime uint8 前端选项是否与配置文件的相同，不同的恢复到配置的状态

# 8.开机动作

## 8.1确定

### // @router /bootMotion [post] // @Param enable path bool true “速度" // @Param action "开机动作和id"

## 8.2刷新

### // @router /refreshBootMotion [post] // @Param enable path bool true “速度" // @Param action "开机动作和id" 前端选项是否与配置文件的相同，不同的恢复到配置的状态

# 10.云台限位

## 10.1垂直限位

### // @router /tiltLimit [post] // @Param enable path bool true “使能" // @Param tiltUp path float32 true " 上边界" // @Param tiltDown path float32 true " 下边界"

## 10.2水平限高

### // @router /panLimit [post] // @Param enable path bool true “使能" // @Param panLeft path float32 true " 左边界" // @Param panRight path float32 true " 右边界"

## 10.3X轴原点

### // @router /XOriginPoint [post] FF 0B 00 4B 00 00 56

## 10.4原点自动校准

### // @router /OriginPointAuto [post] 每天或关闭转一圈回到原点

# 11.定时任务

## 11.1确定

### // @router /addCrontab

## 11.2刷新

### // @router /refreshCrontab

# 12.云台重启、恢复默认

## 12.1云台重启

### // @router /ptzReboot [post]

## 12.2恢复默认

### // @router /defaultConfig [post]