

진행사항

1. PELCO – D 기반 **serial 통신**
(PTZ 모터 ↔ PC)

2. 방향키를 이용한 **PTZ 모터 제어**

1. PTZ 모터 **초기 position** 설정

문제점

1. Real space 좌표와 모터 움직임 연동
➔ 카메라 설치 위치, 높이에 따라 매핑 값이 달라짐

2. PTZ 모터의 움직임은 Real Space에서
원 궤적을 그림
➔ 카메라 움직임과 Real space 좌표간 매핑 어려움

3. PELCO –D 프로토콜은 상대적인 제어
명령만 제공(up, down, left, right)
➔ 좌표기반, 각도기반 제어 불가능.

결론 : 3번 문제에 의해 1, 2번 문제 해결
불가능. 따라서 **좌표기반으로 PTZ 모터를
제어하는 방식에 한계가 있음**