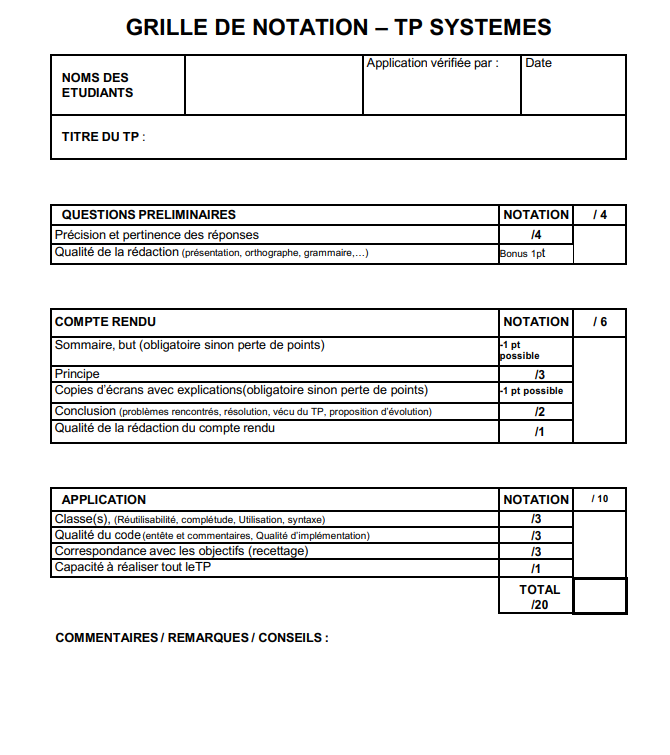
Bouet Valentin

Pade Marc-antoine

Flemal Romain

Compte rendue Travaux pratique système N°2





Sommaire

1. But du TP.
2. Principe du TP.
3. Réponses aux questions spécifiques (ou en annexe pour les questions préliminaires).
4. Algorithmes du programme.
5. Programme en C++.
6. Conclusion, état d’avancement par rapport à la demande, problèmes rencontrés, …

But du TP

L’objectif de ce TP est de contrôler une caméra IP grâce à une liaison RS 232. Pour cela nous devons développer une application à partir du langage C++ afin de pouvoir faire pivoter/zoomer (+ ou -) la camera grâce à un curseur logiciel. Notre programmer doit aussi permettre de lancer une séquence de balayage automatique qui se répète trois fois.

Principe du TP

Contrôler une caméra avec un protocole définie (VISCA). Envoyer des commandes déjà définie depuis une liste et gérer le contrôle de la camera.

Questions Préliminaires

1. Camera = Sony EVI D30

Le protocole de contrôle de la camera est en RS232.

La camera permet une rotation à droite et à gauche de 100° à 80°/sec ainsi qu’une inclinaison verticale haut/bas de 25° à 50°/sec avec un angle de vue variant de 4.3° à 48.8°.

1. Dans une liaison en série, les données sont envoyées bit par bit sur la voie de transmission.
2. La différence majeure est que dans la transmission **synchrone**, l'émetteur et le récepteur doivent avoir des horloges synchronisées avant la transmission des données. Alors que la transmission **asynchrone** ne nécessite pas d'horloge mais ajoute un bit de parité aux données avant la transmission.
3. Le format de transmission des données est le protocole VISCA. C’est un protocole de control de camera créer par SONY.

Vitesse de transmission = 9600 bps – start bit =1 – stop bit = 1 – data bits = 8 – parity = None.

1. Allumer = 8101040002FF Eteindre = 8101040003FF

Algorithme

FIN