Универсальный интерфейс управления трансивером «TCI» Версия 1.0

Введение

Данный документ ознакомит Вас о том, что такое интерфейс TCI, для чего он нужен и каким образом его использовать. Основной целевой аудиторией данного документа являются программисты, занимающиеся внедрением данного интерфейса в свои программы и устройства.

Интерфейс управления трансивером TCI (от англ. TCI – Transceiver Control Interface) представляет собой сетевой интерфейс управления, передачи данных и синхронизации между трансивером/приемником, аппаратным журналом, контест логгером, программами цифровых видов связи, скиммерами и другим программным обеспечением, а также внешними усилителями мощности, блоками диапазонных фильтров, антенными коммутаторами, контроллерами радиостанции и др. устройствами.

ТСІ был создан в качестве современной альтернативы устаревшим интерфейсам СОМ-портов и звуковых кабелей, он использует полнодуплексный web-сокет протокол, который работает поверх соединения ТСР и служит для обмена данными между сервером и клиентом, обеспечивая кроссплатформенность. В качестве сервера выступает трансивер, в качестве клиентов — все остальные программы и устройства. Сервер и клиенты могут находиться внутри одного компьютера (SDR-программа-сервер, аппаратный журнал и др. - клиенты) и/или в раздельных физических устройствах, объединенных через локальную сеть (классический трансивер, усилитель мощности, антенный коммутатор, блок ДПФ и т.п.).

Интерфейс TCI содержит основные команды управления трансивером (аналог CAT системы), принимает от клиентов CW макросы и передает их в эфир, выдает квадратурный поток трансивера клиентам, принимает споты от скиммеров и интернет кластеров, принимает/выдает аудио сигнал для работы в цифровых видах связи*.

* Будет реализовано в новой версии интерфейса TCI.

ТСІ использует расширяемую архитектуру и может быть дополнен новыми функциями и командами, при сохранении работоспособности старых. Таким образом интерфейс ТСІ может быть расширен и дополнен под конкретные нужды любого производителя программного обеспечения и/или производителя устройств (приемников, трансиверов, усилителей мощности, коммутаторов и др.). Наличие идентификатора устройства позволяет производителям трансиверов и приемников перейти на ТСІ интерфейс с сохранением обозначения модели устройства. Расширяемость интерфейса ТСІ позволяет создавать индивидуальный набор команд и функций для каждой модели устройства, при этом сохраняя основной набор команд, присущий всем трансиверам.

Наша компания выступает за всеобщую унификацию обмена данными между устройствами и программами, создав для этого интерфейс TCI. Современные трансиверы и программное обеспечение должны общаться на одном языке — на языке TCI.

Лицензия MIT на использование протокола TCI

Copyright (c) <2017> <OOO «Эксперт Электроникс», г. Таганрог>

Данная лицензия разрешает лицам, получившим копию данного программного обеспечения и сопутствующей документации (в дальнейшем именуемыми «Программное Обеспечение»), безвозмездно использовать Программное Обеспечение без ограничений, включая неограниченное право на использование, копирование, изменение, слияние, публикацию, распространение, сублицензирование и/или продажу копий Программного Обеспечения, а также лицам, которым предоставляется данное Программное Обеспечение, при соблюдении следующих условий:

Указанное выше уведомление об авторском праве и данные условия должны быть включены во все копии или значимые части данного Программного Обеспечения.

ДАННОЕ ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ПРЕДОСТАВЛЯЕТСЯ «КАК ЕСТЬ», БЕЗ КАКИХЛИБО ГАРАНТИЙ, ЯВНО ВЫРАЖЕННЫХ ИЛИ ПОДРАЗУМЕВАЕМЫХ, ВКЛЮЧАЯ ГАРАНТИИ ТОВАРНОЙ ПРИГОДНОСТИ, СООТВЕТСТВИЯ ПО ЕГО КОНКРЕТНОМУ НАЗНАЧЕНИЮ И ОТСУТСТВИЯ НАРУШЕНИЙ, НО НЕ ОГРАНИЧИВАЯСЬ ИМИ. НИ В КАКОМ СЛУЧАЕ АВТОРЫ ИЛИ ПРАВООБЛАДАТЕЛИ НЕ НЕСУТ ОТВЕТСТВЕННОСТИ ПО КАКИМ-ЛИБО ИСКАМ, ЗА УЩЕРБ ИЛИ ПО ИНЫМ ТРЕБОВАНИЯМ, В ТОМ ЧИСЛЕ, ПРИ ДЕЙСТВИИ КОНТРАКТА, ДЕЛИКТЕ ИЛИ ИНОЙ СИТУАЦИИ, ВОЗНИКШИМ ИЗ-ЗА ИСПОЛЬЗОВАНИЯ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ ИЛИ ИНЫХ ДЕЙСТВИЙ С ПРОГРАММНЫМ ОБЕСПЕЧЕНИЕМ.

Описание интерфейса

Любая команда представляет ASCII строку, которая содержит название команды и список аргументов соответствующих данной команде. Имеются зарезервированные символы, которые не могут входить в название команды и в аргументы команды.

Список зарезервированных символов: «:», «,», «;».

Структура команды:

- 1. Название команды;
- 2. Разделительный символ между названием команды и аргументами «:»;
- 3. Список аргументов через разделительный знак «,»;
- 4. Символ конца команды «;».

Если аргументов команда не имеет, то после названия команды ставится символ конца команды. Если команда неправильная, то она игнорируется. Регистр букв не имеет значения.

Программа ExpertSDR2 выполняет роль сервера, который может иметь одновременно несколько клиентских подключений, они будут синхронизироваться между собой сервером. При подключении к ExpertSDR2 клиент получает текущее состояние ExpertSDR2, сначала высылаются команды (только для чтения) и затем параметры для установки состояния такие как частота, модуляция и др.

Когда в программе ExpertSDR2(сервер) происходит изменение параметра, то сервер уведомляет об это всех подключённых клиентов, то есть клиентам не нужно постоянно опрашивать сервер, любое изменение состояния будет отправлено своевременно всем клиентам. Если клиент высылает новое состояние, то сервер его установит себе и также вышлет всем клиентам, то есть сервер выполняет роль синхронизатора. Все клиенты, подключённые к серверу, будут автоматически синхронизированы. Такой способ работы позволяет минимизировать нагрузку на сеть, уменьшая трафик.

Протокол ТСІ предусматривает работу телеграфом с помощью строковых команд.

Команды делятся на два типа:

- 1. Макрос;
- 2. Сообшение

Макрос - это набор символов, не содержащий правил, но подчиняющийся командам изменения скорости и передачи аббревиатуры.

Сообщение - это специальная команда, которая состоит из трёх частей:

- 1. Текст перед позывным;
- 2. Позывной;
- 3. Текст после позывного.

При передаче сообщения есть возможность до отправить позывной после передачи сообщения с неполным позывным, также можно менять скорость внутри сообщения и использовать аббревиатуры.

Если нужно внутри текста поместить аббревиатуру, то строка будет иметь вид:

ANY TEXT | SK | OTHER TEXT

Все символы, помещённые между вертикальными скобками, будут передаваться слитно.

Если внутри текста нужно уменьшить скорость, то для этого используется символ «<», для увеличения скорости «>» соответственно. Шаг изменения скорости 5 wpm, например:

```
ANY TEXT > TEXT+5WPM <TEXT-5WPM >>>TEXT+15WPM
```

Так как текстовые команды могут содержать запрещённые протоколом символы, то они заменяются на другие символы и на стороне сервера снова преобразуются обратно:

- Символ «:» заменяется на «[^]»;
- 2. Символ «,» заменяется на «~»;
- 3. Символ «;» заменяется на «*».

Команда отправки макроса имеет вид:

```
cw_macros:arg1,arg2;arg1 - номер программного трансивера;arg2 - текст передаваемый перед позывным;
```

Чтобы передать строку « ± 5 wpmTU ± 5 wpmRA6LH ± 10 wpm599 004 SK» команда будет иметь вид:

```
cw_macros:0,>TU <RA6LH >>599 004 |SK/;
```

Команда отправки телеграфного сообщения с возможностью до отправки позывного:

```
cw_msg:arg1,arg2,arg3,arg4;
arg1 - номер программного трансивера;
arg2 - текст передаваемый перед позывным;
arg3 - позывной;
arg4 - текст передаваемый после позывного;
```

Пример:

Чтобы передать строку «TU RA6LH 599 004» команда будет иметь вид:

```
cw_msg:0,TU,RA6LH,599 004;
```

Если нужно два раза повторить позывной «TU RA6LH RA6LH 599 004», то команда будет иметь вид:

```
cw_msg:0,TU,RA6LH$2,599 004;
```

Если текст отсутствует перед позывным «RA6LH RA6LH 599 004», то вместо текста записывается специальный символ "_":

```
cw msg:0, ,RA6LH$2,599 004;
```

Если при отправке сообщения ещё полностью не известен позывной и нужно будет его до отправить, и возможно не один раз, то команда будет выглядеть так: cw_msg:arg1;

Пример:

```
cw_msg:0,_,RA6$2,599 004;
cw_msg:RA6L;
cw_msg:RA6LH;
```

Если до отправка позывного пришла после того как была закончена передача позывного, то команда игнорируется.

Также поддерживается очередь телеграфных сообщений, если отправить поочерёдно несколько команд cw_msg то они будут переданы по очереди, в таком случае до отправка позывного будет распространяться на передаваемый позывной.

Команды делятся на три группы:

- Запись/Чтение;
- Только чтение;
- Только запись.

Список команд:

START	Запустить программу	
Установить	START;	
Тип	Чтение / Запись	Аргументы:
Пример	START;	

STOP	Остановить программу	
Установить	STOP;	
Тип	Чтение / Запись	Аргументы:
Пример	STOP;	

DDS	Управление центральной частотой настройки приёмника.	
Установить	RXFREQ:arg1,arg2;	
Прочитать	RXFREQ:arg1;	
	RXFREQ:arg1,arg2;	Аргументы:
Ответ		
		arg1 — номер приёмника.
Тип	Чтение / Запись	
	RXFREQ:0,7200050;	arg2 — частота настройки, Гц.
Пример		
	RXFREQ:1;	

IF	Управление частотой настройки фильтра ПЧ в пределах панорамы.	
Установить	IF:arg1,arg2,arg3;	A
Прочитать	IF:arg1,arg2;	Аргументы:
Ответ	IF:arg1,arg2,arg3;	ana l varyan wayan ayyya
Тип	Чтение / Запись	arg1 — номер приёмника.
	IF:0,0,-12000;	arg2 — номер канала (A / B).
Пример	IF:0,0,23000;	arg3 — частота настройки относительно
	IF:1,0;	центральной частоты, Гц.

MODULATION	Управление видом модуляции.		
Установить	MODULATION:arg1,arg2;	—Аргументы:	
Прочитать	MODULATION:arg1;	Api yweiiibi.	
Ответ	MODULATION:arg1,arg2;	-arg1 — номер приёмника.	
Тип	Чтение / Запись		
	MODULATION:0,LSB;	arg2 — вид модуляции (строкой).	
Пример	MODULATION:0,CW;	Список поддерживаемых видов модуляции:	
	MODULATION:1;	AM / SAM / DSB / LSB / USB / CW / NFM / WFM / SPEC / DIGL / DIGU / DRM	

RX_ENABLE	Включение программных приёмников.	
	1 1 1	
Установить	RX_ENABLE:arg1,arg2;	
Прочитать	RX_ENABLE:arg1;	
Ответ	RX_ENABLE:arg1,arg2;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
	RX_ENABLE:1,true;	arg1 — номер приёмника.
Пример	RX_ENABLE:2,false;	arg2 — флаг включения.
	RX_ENABLE:1;	
VFO_LIMITS	Граничные значения частоты настройки	I.
Установить		Аргументы:
Прочитать	Высылается при подключении;	
Ответ	VFO_LIMITS:arg1,arg2;	arg1 — нижняя граничная частота, Гц.
Тип	Чтение	
Пример	VFO_LIMITS:10000,30000000;	arg2 — верхняя граничная частота, Гц.

IF_LIMITS	Граничные значения частот фильтра ПЧ. (в ESDR2 только для VFOA)	
Установить		
Прочитать	Высылается при подключении;	Аргументы:
Ответ	IF_LIMITS:arg1,arg2;	
Тип	Чтение	arg1 — нижняя граничная частота, Гц.
	IF_LIMITS:-48000,48000;	
Пример		arg2 — верхняя граничная частота, Гц.
	IF_LIMITS:-96000,96000;	

TRX_COUNT	Количество приёмников (трансиверс	
Установить	Transfer in the second of the	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,
Прочитать	Высылается при подключении;	
Ответ	TRX_COUNT:arg1;	Аргументы:
Тип	<u>-</u> Чтение	
	TRX_COUNT:2;	arg I — количество приёмников/трансиверов
Пример	_ ,	(физических или программных).
	TRX_COUNT:8;	
	·	<u> </u>
CHANNEL_CO	UNTКоличество дополнительных кана	лов приёма в одном приёмнике (А/В/С).
Установить		
Прочитать	Высылается при подключении;	
Ответ	CHANNEL_COUNT:arg1;	Аргументы:
Тип	Чтение	
	CHANNEL_COUNT:2;	arg1 — количество каналов приёма.
Пример		
	CHANNEL_COUNT:3;	
DEVICE	Название устройства	
Установить		
Прочитать	Высылается при подключении;	
Ответ	DEVICE:arg1;	Аргументы:
Тип	Чтение	
	DEVICE:SunSDR2;	arg1 — название устройства.
Пример		
	DEVICE:ColibriDDC;	

RECEIVE_ONLY Определяет устройство как приёмник или передатчик.			
Установить			
Прочитать	Высылается при подключении;	A	
Ответ	RECEIVE_ONLY:arg1;	Аргументы:	
Тип	Чтение	$\frac{argl}{}$ — только приём (true), трансивер (false).	
	RECEIVE_ONLY:true;		
Пример	RECEIVE ONLY:false:		

MODULATIONS_	LIST Список поддерживаемых видов модуляции.	
Установить		A
Прочитать	Высылается при подключении;	Аргументы:
Ответ	MODULATIONS LIST:arg1, arg2,,argN;	Dyyr vo wyrgyyyy gonogo go grag
Тип	Чтение	Вид модуляции передаётся
	MODULATIONS_LIST:AM,LSB,USB,FM;	-названием.
Пример		
	RECEIVE_ONLY:AM,SAM,LSB,USB,CW,NFM,WFM	;

TX_ENABLE	Разрешение на использование переда	Разрешение на использование передатчика.	
Установить	Аргументы:		
Прочитать	Высылается в процессе работы;		
Ответ	TX_ENABLE:arg1, arg2;	arg1 — номер приёмника/трансивера.	
Тип	Чтение		
Пример	TX_ENABLE:0,true;	arg2 — передача разрешена (true)/передача запрещена (false).	

READY	Высылается после команд инициализа	Высылается после команд инициализации при подключении.	
Установить			
Прочитать	Высылается при подключении		
Ответ	READY;		
Тип	Чтение		
Пример			

TRX	Переключение режимов приём	передача.
Установить	TRX:arg1,arg2, arg3;	
Прочитать	TRX:arg1;	
Ответ	TRX:arg1,arg2;	A cover cover vi
Тип	Чтение / Запись	Аргументы:
	TRX:0,true;	arg1 — номер приёмника.
	TRX:0,true,mic;	arg2 — флаг включения.
Пример	ример <i>TRX:0,true,vac; arg3</i> — источник сигнала (arg3 — источник сигнала (необязательно)(mic -
	TRX:0,false;	микрофонный сигнал, vac - сигнал из VAC)
	TRX:1;	

Для обычного использования команда TRX может иметь два аргумента, в таком случае сервер автоматически будет определять источник входного сигнала на передачу, сигнал из VAC будет использоваться передатчиком при выборе вида модуляции DIGL или DIGU и одновременно включённом VAC-е. Во всех остальных случаях будет использоваться сигнал микрофона. Если нужно явно указать источник сигнала, то используется третий аргумент: mic - микрофонный сигнал, vac - сигнал из VAC.

RIT_ENABLE	Включение расстройки по приёму.	
Установить	RIT_ENABLE:arg1,arg2;	
Прочитать	RIT_ENABLE:arg1;	
Ответ	RIT_ENABLE:arg1,arg2;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
	RIT_ENABLE:0,true;	arg1 — номер приёмника.
Пример		arg2 — флаг включения.
	RIT_ENABLE:1;	

XIT_ENABLE	Включение расстройки по передаче.	
Установить	XIT_ENABLE:arg1,arg2;	
Прочитать	XIT_ENABLE:arg1;	
Ответ	XIT_ENABLE:arg1,arg2;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
	XIT_ENABLE:0,true;	arg1 — номер приёмника.
Пример	XIT_ENABLE:0,false; XIT_ENABLE:1;	arg2 — флаг включения.

SPLIT_ENABLE	Включение режима split.	
Установить	SPLIT_ENABLE:arg1,arg2;	
Прочитать	SPLIT_ENABLE:arg1;	
Ответ	SPLIT_ENABLE:arg1,arg2;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
	SPLIT_ENABLE:0,true;	arg 1 — номер приёмника.
Пример	_	arg2 — флаг включения.
	SPLIT_ENABLE:1;	

RIT_OFFSET	Управление частотой расстройки приёмника.	
Установить	RIT_OFFSET:arg1,arg2;	
Прочитать	RIT_OFFSET:arg1;	
Ответ	RIT_OFFSET:arg1,arg2;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
	RIT_OFFSET:0,500;	arg1 — номер приёмника.
Пример	RIT_OFFSET:0,-200; RIT_OFFSET:1;	arg2 — частота расстройки, Гц.

XIT_OFFSET	Управление частотой расстройки передатчика.	
Установить	XIT_OFFSET:arg1,arg2;	
Прочитать	XIT_OFFSET:arg1;	
Ответ	XIT_OFFSET:arg1,arg2;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
	XIT_OFFSET:0,500;	arg1 — номер приёмника.
Пример	XIT_OFFSET:0,-200; XIT_OFFSET:1;	arg2 — частота расстройки, Гц.
	AII_UFFSEI:I;	

RX_CHANNEL	Включение дополнительных каналов приёма.	
Установить	RX_CHANNEL:arg1,arg2,arg3;	
Прочитать	RX_CHANNEL:arg1,arg2;	Аргументы:
Ответ	RX_CHANNEL:arg1,arg2,arg3;	
Тип	Чтение / Запись	arg1 — номер приёмника.
	RX_CHANNEL:0,1,true;	
		arg2 — номер канала.
Пример	RX_CHANNEL:0,1,false;	
		arg3 — флаг включения.
	RX_CHANNEL:1, 1;	

DY EILTED DAN	П Управление шириной фильтра основновновновновновновновновновновновновн	ой селекции (фил. тр приемпика)
Установить	RX_FILTERL_BAND:arg1,arg2,arg3;	он селекции (фильтр присмника).
		- ,
Прочитать	RX_FILTER_BAND:arg1,arg2;	Аргументы:
Ответ	RX_FILTER_BAND:arg1,arg2,arg3;	
Тип	Чтение / Запись	arg1 — номер приёмника.
	RX_FILTER_BAND:0,30,2700;	
		arg2 — нижняя частота среза, Гц.
Пример	RX_FILTER_BAND:0,-2900,-70;	
		arg3 — верхняя частота среза, Гц.
	RX_FILTER_BAND:1;	
RX_SMETER	Получение уровня сигнала в полосе приёма (в dBm).	
Установить	RX_SMETER:arg1,arg2,arg3;	
Прочитать	RX_SMETER:arg1,arg2;	Аргументы:
Ответ	RX_SMETER:arg1,arg2,arg3;	
Тип	Чтение / Запись	argI — номер приёмника.
	RX_SMETER:0,0,-72;	
		arg2 — номер канала.
Пример	RX_SMETER:0,1,-63;	
		arg3 — уровень сигнала.
	RX_SMETER:1,0;	

CW_MACROS_SPEED Управление скоростью телеграфирования для макросов.		
Установить	CW_MACROS_SPEED:arg1;	
Прочитать	CW_MACROS_SPEED;	
Ответ	CW_MACROS_SPEED:arg1;	
Тип	Чтение / Запись	Аргументы:
	CW_MACROS_SPEED:30;	
		arg I — скорость телеграфирования, WPM.
Пример	CW_MACROS_SPEED:42;	
	CW_MACROS_SPEED;	

CW MACROS DELAY	ROS_DELAY Управление задержкой перед началом телеграфирования после переключения в ТХ.		
ew_wntercos_beent1	ΓX.		
Установить	CW_MACROS_DELAY:arg1;		
Прочитать	CW_MACROS_DELAY;		
Ответ	CW_MACROS_DELAY:arg1;	A may a covery vi	
Тип	Чтение / Запись	Аргументы:	
	CW_MACROS_DELAY:100;	arg1 — задержка перед началом	
Пример		телеграфирования, мс.	
	CW_MACROS_DELAY;		

SPOT	Передача спота на отображение в ESDR2.	
Установить	SPOT:arg1,arg2,arg3,arg4,arg5;	Аргументы:
Прочитать		
Ответ		arg1 — позывной.
Тип	Запись	
		Arg2 — модуляция.
Ппимер	SPOT:RN6LHF,CW,16711680,ANY_TEXT;	<i>Arg3</i> — частота, Гц.
Пример		<i>Arg4</i> — цвет ARGB.
		Arg5 — дополнительный текст.
Цвет кодируется 32 битным беззнаковым числом $0x00FF0000 -> 16711680$		

SPOT_DELETE	Удалить спот.	
Установить	SPOT:arg1;	Аргументы:
Прочитать		
Ответ		arg1 — позывной.
Тип	Запись	
Пример	SPOT_DELETE:IT8TY;	

IQ_SAMPLERATE Управление частотой дискретизации IQ сигнала.				
Установить	IQ_SAMPLERATE:arg1;			
Прочитать		Аргументы:		
Ответ				
Тип	Чтение / Запись	arg1 — частота дискретизации, Гц.		
	IQ_SAMPLERATE:48000;			
		Поддерживаемые частоты дискретизации:		
Пример	IQ_SAMPLERATE:96000;			
		48 / 96 / 192 кГц		
	IQ_SAMPLERATE:192000;			

IQ_START	Запустить вывод IQ сигнала.	
Установить	IQ_START:arg1;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
Пример	IQ_START:0;	arg1 — номер приёмника.

IQ_STOP	Остановить вывод IQ сигнала.	
Установить	IQ_STOP:arg1;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
Пример	IQ_STOP:0;	arg1 — номер приёмника.

TX_FOOTSWITCH	Сигнал нажатия на педаль РТТ	
Установить	TX_FOOTCWITCH:arg1,arg2;	Аргументы:
Тип	Чтение	
H	TX_FOOTCWITCH:0,true;	arg1 — номер приёмника.
Пример	TX_FOOTCWITCH:0,false;	Arg2 — состояние педали (нажата (true), отжата (false))

Получение IQ сигнала выполняется через бинарное сообщение websocket, структура пакета имеет вид:

```
typedef struct
  quint32 receiver;
                     //!< номер приёмника
  quint32 sampleRate; //! < частота дискретизации
  quint32 format;
                    //!< всегда равен 4 (float 32 bit)
  quint32 codec;
                    //! сжатия (не реализовано), всегда 0
  quint32 crc;
                   //!< контрольная сумма (не реализовано), всегда 0
  quint32 length;
                   //!< длина поля данных
  quint32 type;
                    //!< тип потока данных
  quint32 reserv[9]; //! < зарезервировано
  float data[4096]; //! < поле данных
}DataStream;
```

Тип потока данных определяется следующим перечислением:

```
typedef enum
{
    IqStream = 0, //! < Поток IQ сигнала приёмника
    RxAudioStream, //! < Аудио поток приёмника (не реализовано)
    TxAudioStream, //! < Аудио поток для передатчика (не реализовано)
    TxChrono, //! < Поток маркеров времени для передачи аудио сигнала (не реализовано)
}StreamType;
```

Список программ, поддерживающих ТСІ

```
- SDC
- LogHX
```

Заключение

Интерфейс TCI будет постепенно развиваться, в него будут добавляться не реализованные на текущий момент команды и функции. Следите за обновлениями TCI интерфейса.