Универсальный интерфейс управления трансивером «TCI» Версия 1.1

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 СОМпортов 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 программы-примера клиента TCI

Copyright (c) <2017> <000 «Эксперт Электроникс», г. Таганрог>

Данная лицензия разрешает лицам, получившим копию данного программного обеспечения (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 КАКИХ-ЛИБО 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.

Лицензия на использование интерфейса TCI

Copyright (c) <2017> <000 «Эксперт Электроникс», г. Таганрог>

Данная лицензия разрешает лицам, использующим интерфейс TCI (далее Интерфейс) и сопутствующую документацию к нему, безвозмездно использовать его в любом Программном Обеспечении без каких-либо ограничений и условий, включая неограниченное право на использование, копирование, изменение, слияние, публикацию, распространение, сублицензирование и/или продажу копий Программного Обеспечения с Интерфейсом в его составе, а также лицам, которым предоставляется данное Программное Обеспечение.

ДАННЫЙ ИНТЕРФЕЙС ПРЕДОСТАВЛЯЕТСЯ «КАК ЕСТЬ», БЕЗ КАКИХ-ЛИБО 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 ИНТЕРФЕЙСА ИЛИ ИНЫХ ДЕЙСТВИЙ С ИНТЕРФЕЙСОМ.

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 TCI предусматривает работу телеграфом с помощью строковых команд.

Команды делятся на два типа:

- 1. Макрос;
- 2. Сообщение

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 ± 5 %» 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 дописать или изменить, 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 редактирование позывного было выполнено после того, как была закончена передача позывного, то команда игнорируется. Процесс редактирования позывного осуществляется для еще не переданных символов. После того, как передача позывного завершена, клиенту отправляется команда, которая содержит финальный вариант позывного переданного в эфир.

Пример:

```
callsign_send:RA6LH;
```

Если во время передачи телеграфного макроса потребовалось резко прекратить передачу, для этого есть команда:

Пример:

```
cw_macros_stop;
```

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

IF	Управление частотой настройки фильтра ПЧ в пределах панорамы.	
Установить	IF:arg1,arg2,arg3;	A
Прочитать	lF:arg1,arg2;	Аргументы:
Ответ	IF:arg1,arg2,arg3;	ard1 — Homon Engionalitate
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;	
Ответ	MODULATION:arg1,arg2;	arg1 — номер приёмника.
Тип	Чтение / Запись	
		arg2 — вид модуляции (строкой).
	MODULATION:0,LSB;	
		Список поддерживаемых видов
Пример	MODULATION:0,CW;	модуляции:
		114 (0 114 (DOD (10D (0)4 (1)5)4 (
	MODULATION:1;	AM / SAM / DSB / LSB / USB / CW / NFM /
		WFM / SPEC / DIGL / DIGU / DRM

После смены частотного диапазона, ExpertSDR2 восстанавливает сохраненные настройки выбранного диапазона, к которым относятся модуляция и ширина фильтра приёмника, поэтому при смене частотного диапазона нужно дождаться прихода команд модуляции и

ширины фильтра, если они были изменены, либо выждать защитный интервал 200 мс и после этого отправлять команду смены модуляции или команду смены ширины фильтра если это необходимо.

RX_ENABLE	Включение программных приёмников	
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.	
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 (трансиверов) в устройстве.	
Установить		
Прочитать	Высылается при подключении;	Аргументы:
Ответ	TRX_COUNT:arg1;	
Тип	Чтение	arg1 — количество
	TRX_COUNT:2;	приёмников/трансиверов (физических или
Пример		программных).
	TRX_COUNT:8;	

CHANNEL_COUNT	Количество дополнительных каналов приёма в одном приёмнике (A/B/C).		
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;	Аргументы:
Ответ	RECEIVE_ONLY:arg1;	arg1 — только приём (true), трансивер
Тип	Чтение	(false).
	RECEIVE_ONLY:true;	
Пример		
	RECEIVE_ONLY:false;	

MODULATIONS_LIST	Список поддерживаемых видов модуляции.	
Установить		A == 0.00 == 0.00
Прочитать	Высылается при подключении;	Аргументы:
Ответ	MODULATIONS_LIST:arg1, arg2, ,argN;	Рип молупании породойтов
Тип	<i>ЧТение</i>	Вид модуляции передаётся названием.
	MODULATIONS_LIST:AM,LSB,USB,FM;	названием.
Пример		
	RECEIVE_ONLY:AM,SAM,LSB,USB,CW,NFM,WFM;	

сивера.
lse).

READY	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;	Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	
	TRX:0,true;	arg1 — номер приёмника.
	TRX:0,true,mic;	arg2 — флаг включения.
Пример	TRX:0,true,vac;	arg3 — источник сигнала
	778 40,4 40,7 40,	(необязательно)(mic - микрофонный
	TRX:0,false;	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 при	ёму.
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	RIT_ENABLE:0,false;	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;	arg2 — флаг включения.
	XIT_ENABLE:1;	

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;	arg1 — номер приёмника.
Пример	SPLIT_ENABLE:0,false;	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;	<u>arg1</u> — номер приёмника.
Пример	RIT_OFFSET:0,-200;	arg2 — частота расстройки, Гц.
	RIT_OFFSET:1;	

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;	arg2 — частота расстройки, Гц.
	XIT_OFFSET:1;	

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

RX_FILTER_BAND	Управление шириной фильтра основной селекции (фильтр приемника).	
Установить	RX_FILTERL_BAND:arg1,arg2,arg3;	
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;	

После смены частотного диапазона, ExpertSDR2 восстанавливает сохраненные настройки выбранного диапазона, к которым относятся модуляция и ширина фильтра приёмника, поэтому при смене частотного диапазона нужно дождаться прихода команд модуляции и ширины фильтра, если они были изменены, либо выждать защитный интервал 200 мс и после этого отправлять команду смены модуляции или команду смены ширины фильтра если это необходимо.

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	arg1 — 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_SPEEDУправление скоростью телеграфирования для макросов.		
Установить	CW_MACROS_SPEED:arg1;	
Прочитать	CW_MACROS_SPEED;	Applyaoutili
Ответ	CW_MACROS_SPEED:arg1;	-Аргументы:
Тип	Чтение / Запись	arg1 — скорость телеграфирования,
<u></u>	CW_MACROS_SPEED:30;	WPM.
Пример	CW_MACROS_SPEED:42;	

CW_MACROS_SPEED;	

CW_MACROS_DELAY	Управление задержкой перед началом телеграфирования после переключения в ТХ.	
Установить	CW_MACROS_DELAY:arg1;	
Прочитать	CW_MACROS_DELAY;	
Ответ	CW_MACROS_DELAY:arg1;	ADDIMAGUTUS
Тип	Чтение / Запись	—Аргументы:
	CW_MACROS_DELAY:100;	arg1 — задержка перед началом
Пример	CW_MACROS_DELAY:150;	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.
		Arg3 — частота, Гц.
Пример	SPOT:RN6LHF,CW,7100000,16711680,ANY_TEXT,	Arg4 — цвет ARGB.
		Arg5 — дополнительный текст.
Цвет кодируето	ся 32 битным беззнаковым числом <i>0x00FF0000</i> ->	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;	A = 0.001=1.11
Прочитать		—Аргументы:
Ответ		2001 — 11207072 BMOVDOTM2211MM FU
Тип	Чтение / Запись	—arg1 — частота дискретизации, Гц.
	IQ_SAMPLERATE:48000;	
Пример	IQ_SAMPLERATE:96000;	дискретизации:
	IQ_SAMPLERATE:192000;	48 / 96 / 192 кГц

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	
	TX_F00TCWITCH: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;
                   //!< алгоритм сжатия (не реализовано), всегда 0
                  //!< контрольная сумма (не реализовано), всегда 0
  quint32 crc;
  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:

Список программ, поддерживающих ТСІ

```
- SDC
- LogHX
- SWISSLOG
- RUMLog
```

Заключение

- 5MContest

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