### -BS Boolean = BitSet (p, b)

El comando permite poner en estado alto y en forma individual el bit **b** del puerto **p**. Realizada la acción, procede a devolver el estado del bit.

Bn = qx.BitSet(2,3) \*\* Pone un "1" en el bit 3 del puerto 2, bn = "True"

## - GV String = GetVersion

Permite obtener el número de versión de la RIAC. La respuesta contendrá como máximo 20 caracteres ASCII.

#2 GV<CR> "\* Obtenga la versión

2, RIAC-QFA 8I4B8A-5 H20 S20 0403 < CR >

s = qx.GetVersion '\* Obtenga la versión,

"x s = "RIAC-QFA 814B8A-5 H20 S20 0403 < CR>"

Dpto. Técnico microAXIAL



### ADQUISICIÓN DE DATOS & CONTROL

Nota de aplicación: NDA8 COMANDOS RIAC-Q Rev. 040922



# COMANDOS RIAC-Q Modo nativo v modo QX.

El presente folleto contiene una breve descripción del protocolo AXICOM-A, protocolo con que operan los módulos RIAC.

#### Introducción

Los módulos RIAC-Q operan merced a la recepción de comandos y el envío de respuestas. Estas acciones se realizan desde una PC mediante dos alternativas denominadas modo Nativo y modo QX.

El modo nativo es el original del los módulos RIAC, en este modo la PC envía los comandos y se reciben las respuestas totalmente en ASCII, el programa de aplicación deberá procesar la información que intercambia con la RIAC. Suele también decirse que se opera con los datos "crudos".

En el **modo QX** la aplicación ve al módulo RIAC a través del control RiacQX.ocx, esto facilita la confección del programa ya que los datos llegan "digeridos" a la aplicación. El control RiacQX ha sido preparado para VBasic, pero puede combinarse con otros lenguajes.

Hay comandos para uso específico cuya ejecución dependen del modelo, por ejemplo el modelo RIAC-QFB no acepta comandos analógicos, ya que no cuenta con entradas analógicas; si la placa recibiera un comando como Al (Analogic Input) simplemente lo ignora.

# Ejemplo de comandos.

Se muestran ejemplos redactados en VBASIC, tanto en modo nativo como en modo QX.

'\* Modo nativo . Comando que consulta a la RIAC 5, por el estado del Port 1.

Com.Outport = "#5 RI 1"+CHR(13) '\* Comando Read Input

a = Com.lnput '\*Respuesta

La respuesta puede ser: a = "5,134", la unidad #5 retorna el dato del port 1 cuyo

valor esen esemomento 134.

`\*Modo nativo. Comando destinado a RIAC 7, escribir en el port 2 el valor 4.

Com.Outport = "#7 WO 2 4"+CHR(13) '\* Comando Write Output

a = Com.lnput '\*Respuesta

La respuesta será: a = "7,4". La unidad #7 retorna el valor escrito en el port 2.

'\*Modo QX. Comando destinado a RIAC 7, escribir en el port 2 el valor 4.

n = WriteOuput(2,4) \*\* Comando Write Output Respuesta n = 4

microAXIAL

Derechos reservados ®. www.microaxial.com.ar -4- Derechos reservados ®. \_\_1\_

Los comandos se clasifican además como públicos y privados. Un comando de por lo menos un espaciador. El uso público es aceptado por todo los de espaciadores adicionales no módulos RIACs en una red RS485: la perturban la interpretación del dirección emitida deberá ser cero (0), comando, sin embargo hacen más lenta el comando público no genera la comunicación. El cierre del comando respuesta. Los comandos privados van es el caracter ASCII retorno de carro. dirigidos a una RIAC por vez y siempre < CR > código ASCII 13. generan respuesta.

la RIAC.

#### Formalizando el Protocolo

Se describen detalladamente los comandos en modo nativo, es decir el grupo de caracteres que acepta como válidos los módulos Riac, El modo QX dirección sigue uno ó más campos es una interface que facilita la separados por coma. Los campos conectividad con vista al usuario, pero de cara a la RIAC emite los comandos en modo nativo.

La comunicación es asincrónica, con un total de 10 bits por caracter de información, enviados en serie según las características que se detallan: un bit de arrangue, siete bits de información, un bit de paridad par, un bit de stop. La comunicación se realizará en código ASCII. En tanto la velocidad de transmisión es seleccionable entre 1200 v 115200 Baudios.

Comando transmitido. El encabezamiento es el caracter '#' seguido de la dirección de la unidad remota, un dígito ASCII entre 0-9 ó A hasta Z. Luego un espaciador v sique el código de operación formado por dos caracteres alfabéticos mayúsculas, ejemplo WO, RI, etc. Siguen 1 ó 2 campos numéricos dependiendo del tipo de comando.

Cada campo debe hallarse precedido

Los caracteres '#' y 'SP' (espaciador) Finalmente, se dispone de un tienen el uso arriba indicado y no deben programa de entrenamiento ser empleados dentro de un parámetro denominado AXICOM, éste permite alfanumérico. Se reserva para futuras familiarizar rápidamente al usuario con aplicaciones los siguientes caracteres: +, -, \*, \$, =, (, ), <, >, punto y coma, coma, punto, null y ffh.

> Formato respuesta. La respuesta comienza con la dirección de la unidad remota, sin encabezamiento ó espaciadores que le precedan. Tras la pueden ser numéricos ó alfanuméricos. ello depende del tipo de respuesta. El último caracter es un retorno de carro (código ASCII, caracter 13).

# Lista de comandos y otros ejemplos

Se detalla a continuación la lista de los comandos y ejemplos de algunos de ellos.

AllAnalogic
Analogidnput
AnalogicOutput
BitInput
BitLed
BitReset
BitSet
Bit X
CloseCounter
Compare Key
DefineFunction
DefineKey
GetFunction
Gain
GetOutput
GetVersion
Lock

NR	NumberRiac
ос	OpenCounter
RC	ReadCounter
RI	ReadInput
RT	RealTim e
RS	Reset
SI	SensorInput
ST	Status
٧B	Volt Balanced
٧١	VoltInput
٧L	Ve locity
wo	WriteOutput
WΤ	WatchDog Test
ΖB	ZeroBalanced
zc	ZeroCounte r
ΖI	ZeroInput

### - BI Boolean = BitInput (p, b)

El comando permite leer en forma individual el estado del bit **b** del puerto **p**.

#5 BI 2 3<CR> '\* Modo nativo. Leer el bit 3 del puerto 2

5.0<CR> '\* El bit 3 vale cero

bn = qx.BitInput(2,3)"Modo QX. Leer bit 3 del puerto 2, bn = "False".

# - VI Single = VoltInput (c)

Esta función retorna el valor en voltios de los canales analógicos desbalanceados. al valor numérico se le adjunta el signo.

#1 VI 3<CR> '\* Lectura en voltios de canal 3 \* Valorleído +2.973V. 1, +2.973<CR>

sgl = qx.VoltInput(3)'\* Lectura del canal 5. Valor leído sgl = +2,973

microAXIAL

microAXIAL