

# Driver Keller Series 30

<b>Nome do Arquivo</b>	KellerSeries30.dll
<b>Fabricante</b>	Keller Pressure AG
<b>Equipamentos</b>	Transmissores de pressão da série 30
<b>Protocolo</b>	Proprietário
<b>Versão</b>	2.0.1
<b>Última Atualização</b>	03/02/2026
<b>Plataforma</b>	Win32
<b>Dependências</b>	IOKit versão 1.6 ou superior
<b>Leitura com Superblocos</b>	Não
<b>Nível</b>	0

## Introdução

Este Driver permite a comunicação com transmissores de pressão da série 30 da Keller Pressure AG. Estão disponíveis funções que permitem definir e ler configurações e ler e escrever valores nos transmissores.

A comunicação deve ser realizada por meio da porta serial, através de um conversor de RS-485 para USB modelo K-104, do mesmo fabricante, ou outro conversor de RS-485 para RS-232. Este Driver foi originalmente testado com o referido conversor de USB para RS-485. Ao utilizar este conversor, uma porta serial virtual para a comunicação com um equipamento é criada. Esta porta virtual é geralmente a porta COM3. Um equipamento deve ser conectado ao conversor por meio da saída RS-485, e o conversor se conecta ao computador por meio de uma porta USB. Para mais informações, consulte a documentação do fabricante. Para mais informações sobre as configurações da biblioteca **IOKit**, consulte o tópico **Documentação das Interfaces de Comunicação**.

## Preparando um Equipamento

Os parâmetros de configuração de um equipamento podem ser lidos usando o Tag Bloco **Leitura da Configuração de um Equipamento**. A tabela **Parâmetros de configuração de um equipamento** deste Tag relaciona os parâmetros que podem ser lidos por este Driver. Estes parâmetros estão descritos a seguir.

- **CFG\_P**: Canais medidos com máxima prioridade, tipicamente de pressão **P1**
- **CFG\_T**: Canais medidos a cada **CNT\_T** segundos, tipicamente de temperatura **TOB1**

Após o número de segundos calculado por  $CNT\_T \times CNT\_T$ , a correção de temperatura para o sensor de pressão é recalculada. Os parâmetros **CFG\_P** e **CFG\_T** são codificados conforme a tabela a seguir.

**Codificação dos bytes dos parâmetros CFG\_P e CFG\_T**

BIT	7	6	5	4	3	2	1	0
<b>Descrição</b>	-	-	TOB2	TOB1	T	P2	P1	-

- **DAC**: Configuração para a saída analógica. Se este valor é igual a 0 (zero), não há saída analógica disponível. O bit 0 (zero) indica se é uma saída de corrente (zero, mA) ou de tensão (um, V). Se o bit 3 (três) é igual a 1 (um), isto indica que o canal **P1** é de saída. Se o bit 3 (três) é igual a 0 (zero), o canal de pressão diferencial **P1 - P2** de

equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.1 é de saída e o canal **CH0** de equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20 é de saída

- **CFG\_CH0**: Define a função para o canal calculado **CH0**. Este canal é o único disponível para equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20. A tabela a seguir contém os cálculos disponíveis

#### Funções disponíveis para o canal calculado CH0

CFG_CH0	FUNÇÃO CH0	UNIDADE
0	Não ativo	-
1	Pressão diferencial <b>P1</b> - <b>P2</b>	bar
2	Pressão diferencial <b>P2</b> - <b>P1</b>	bar
3	Cálculo da raiz quadrada de <b>P1</b>	-
4	Cálculo da raiz quadrada de <b>P2</b>	-
5	Cálculo da raiz quadrada de <b>P1</b> - <b>P2</b>	-
6	Cálculo da raiz quadrada de <b>P2</b> - <b>P1</b>	-
7	Cálculo de densidade <b>SF6</b>	kg/m <sup>3</sup>
8	Pressão a 20 °C <b>SF6</b>	bar
11	Valor absoluto de <b>P1</b>	bar
12	Valor absoluto de <b>P1</b> - <b>P2</b>	bar

#### NOTAS

- Para o cálculo da densidade **SF6**: Pressão em **P1**, temperatura em **T** e densidade em **CH0**.
- Para o cálculo da pressão a 20 °C **SF6**: Pressão em **P1**, temperatura em **T** e pressão em escala em **CH0**.

## Configuração do Driver

Esta seção contém informações sobre a configuração dos parâmetros **[P]** deste Driver.

### Parâmetros **[P]**

<b>P1</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)
<b>P2</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)
<b>P3</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)
<b>P4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Este Driver não utiliza os parâmetros **[P]** de configuração. Todas as configurações da biblioteca **IOKit** e as específicas deste Driver devem ser realizadas na janela de propriedades do **Elipse E3**, **Elipse Power** ou **Elipse Water**, ou na janela de configurações extras do **Elipse SCADA**. Nesta janela, a aba **KellerSeries30** contém as configurações específicas deste Driver, enquanto as demais abas contêm as configurações de comunicação da biblioteca **IOKit** da **Elipse Software**. Para mais informações sobre as configurações desta biblioteca, consulte o tópico **Documentação das Interfaces de Comunicação**.

A opção disponível na aba **KellerSeries30** é **Use Old Modbus Address**. Se esta opção está selecionada, ao usar a função 3 (três) do protocolo Modbus, ou seja, um Tag **Leitura de Pressão e Temperatura Atual no Formato Modbus**, o endereço de registro fornecido é subtraído de 1 (uma) unidade antes de ser adicionado à mensagem do protocolo. Este recurso é útil para equipamentos que seguem o padrão dos antigos controladores Modicon, os primeiros a implementar o protocolo Modbus, em que os endereços dos registros iniciam em 1 (um) mas são codificados na mensagem do protocolo iniciando em 0 (zero). Portanto, é possível fornecer um endereço lógico nos parâmetros de um Tag e deixar que este Driver subtraia o valor 1 (um) antes de representar este endereço em uma mensagem do protocolo. Se esta opção está desmarcada, o valor configurado no parâmetro *N3* de um Tag é adicionado a uma mensagem Modbus sem alteração.

Os equipamentos utilizam uma porta serial virtual, geralmente a porta COM3, para a comunicação configurada com uma taxa de transmissão de 9600 ou 115200 bps (apenas para equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20), 1 (um) bit de partida, 8 (oito) bits de dados, 1 (um) bit de parada e a paridade pode ser configurada para equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20.

## Referência de Tags

Esta seção contém informações sobre a configuração de parâmetros **[N]** e **[B]** deste Driver.

### Leitura de Pressão e Temperatura Atual no Formato Modbus

#### Somente Leitura

<b>N1</b>	0 (zero)
<b>N2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>N3</b>	Endereço do primeiro registrador a ser lido
<b>N4</b>	Formato dos dados

Este Tag lê valores atuais de pressão e temperatura de um equipamento, usando a função 3 (três) do protocolo Modbus. Esta função está disponível para equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20 e **Year.Week** maior ou igual a 02.40.

O parâmetro *N2* é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

O parâmetro *N3* é o endereço do primeiro registrador a ser lido e o parâmetro *N4* é o formato dos dados. Os valores possíveis para este parâmetro são **0**: Um inteiro de 16 bits (dividido por 100) ou **1**: Um valor de ponto flutuante de 32 bits (formato **IEEE754** de 32 bits).

A propriedade **Value** deste Tag contém o valor de pressão ou temperatura no canal especificado. As tabelas a seguir contêm os registradores para leitura nos formatos disponíveis.

#### Registradores para leitura de canais no formato de ponto flutuante de 32 bits

CANAL	DESCRIÇÃO	ENDEREÇO INICIAL (HEX)	REGISTRADORES	UNIDADE
<b>CH0</b>	Valor calculado	00	02	--
<b>P1</b>	Pressão do sensor 1 (um)	02	02	bar

CANAL	DESCRIÇÃO	ENDEREÇO INICIAL (HEX)	REGISTRADORES	UNIDADE
P2	Pressão do sensor 2 (dois)	04	02	bar
T	Temperatura no sensor de temperatura	06	02	°C
TOB1	Temperatura do sensor 1 (um)	08	02	°C
TOB2	Temperatura do sensor 2 (dois)	0A	02	°C

#### Registadores para leitura de canais no formato inteiro de 16 bits

CANAL	DESCRIÇÃO	ENDEREÇO INICIAL (HEX)	REGISTRADORES	UNIDADE
CH0	Valor calculado	10	01	1/100 --
P1	Pressão do sensor 1 (um)	11	01	1/100 bar
P2	Pressão do sensor 2 (dois)	12	01	1/100 bar
T	Temperatura no sensor de temperatura	13	01	1/100 °C
TOB1	Temperatura do sensor 1 (um)	14	01	1/100 °C
TOB2	Temperatura do sensor 2 (dois)	15	01	1/100 °C

## Leitura ou Escrita de Coeficientes

### Leitura ou Escrita

N1	1 (um)
N2	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
N3	Número de um coeficiente
N4	Não usado, deixe em 0 (zero)

Este Tag lê ou escreve o coeficiente especificado no parâmetro *N3*, no formato de ponto flutuante de 32 bits. Os valores de **calibragem** podem ser lidos ou escritos, enquanto os valores de **informação** podem ser apenas lidos.

O parâmetro *N2* é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

A propriedade **Value** deste Tag contém o valor lido ou escrito no coeficiente especificado.

#### Valores de coeficientes para calibragem

COEFICIENTE	DESCRIÇÃO	UNIDADE
53	Limiar ( <i>threshold</i> ) para a função <i>roof</i>	
64	Deslocamento ( <i>offset</i> ) da pressão do sensor P1	bar
65	Fator de ganho da pressão do sensor P1	
66	Deslocamento ( <i>offset</i> ) da pressão do sensor P2	bar
67	Fator de ganho da pressão do sensor P2	
68	Deslocamento ( <i>offset</i> ) da saída analógica	bar
69	Fator de ganho da saída analógica	
70	Deslocamento ( <i>offset</i> ) do canal <b>CHO</b>	
71	Fator de ganho do canal <b>CHO</b>	
72	Limiar ( <i>threshold</i> ) superior para saída chaveada 1 (um)	
73	Limiar ( <i>threshold</i> ) inferior para saída chaveada 1 (um)	
78	Limiar ( <i>threshold</i> ) superior para saída chaveada 2 (dois)	
79	Limiar ( <i>threshold</i> ) inferior para saída chaveada 2 (dois)	

#### Valores de coeficientes para informação

COEFICIENTE	DESCRIÇÃO	UNIDADE
80	Pressão mínima do sensor P1	bar
81	Pressão máxima do sensor P1	bar
82	Pressão mínima do sensor P2	bar
83	Pressão máxima do sensor P2	bar
84	Temperatura mínima do sensor de temperatura	°C
85	Temperatura máxima do sensor de temperatura	°C
86	Temperatura mínima do sensor P1	°C
87	Temperatura máxima do sensor P1	°C
88	Temperatura mínima do sensor P2	°C
89	Temperatura máxima do sensor P2	°C

COEFICIENTE	DESCRIÇÃO	UNIDADE
90	Valor mínimo para o canal <b>CHO</b>	
91	Valor máximo para o canal <b>CHO</b>	
92	Pressão para sinal analógico mínimo	bar
93	Pressão para sinal analógico máximo	bar
94	Sinal analógico mínimo	mA, V
95	Sinal analógico máximo	mA, V

## Inicialização

### Somente Escrita

<b>B1</b>	2 (dois)
<b>B2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>B3</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)
<b>B4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Cada vez que um equipamento é ligado ao aplicar uma tensão de alimentação, ou após uma interrupção na alimentação, este equipamento deve ser inicializado através de uma operação de leitura neste Tag. A tentativa de executar qualquer outra função provoca um erro de exceção 32. O envio de um comando é realizado através de uma operação de escrita de qualquer valor neste Tag.

Este comando de inicialização, se bem-sucedido, retorna um bloco de informações de status, que podem ser lidas se a escrita é realizada usando o método **WriteEx** de scripts do **Elipse E3**, **Elipse Power** ou **Elipse Water**. Este bloco de informações é retornado no parâmetro *WriteStatus* deste método, cujos Elementos estão descritos na tabela a seguir. Para mais informações de como usar este Tag no **Elipse E3**, **Elipse Power** ou **Elipse Water**, consulte o tópico **Envio de um Comando de Inicialização**.

O parâmetro *B2* é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

#### Elementos retornados no parâmetro *WriteStatus* do método *WriteEx*

ELEMENTO	DESCRIÇÃO
1	Identificador de um equipamento
2	Subdivisão dentro da classe de um equipamento. Os valores possíveis são <b>1</b> : Transmissor de pressão da série 30 de 1999 ou mais recente ou <b>20</b> : Transmissor de pressão da série 30 de 2002 ou mais recente
3	Versão de <i>firmware</i> no formato <b>String</b>
4	Tamanho do buffer interno de recepção
5	Informações de status. Os valores possíveis são <b>0</b> : O equipamento foi endereçado pela primeira vez após ser ligado ou <b>1</b> : O equipamento já havia sido inicializado

## Configuração de Novo Endereço para um Escravo

### Somente Escrita

<b>B1</b>	3 (três)
<b>B2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>B3</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)
<b>B4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Este Tag permite definir um novo endereço para um equipamento.

O parâmetro *B2* é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

Os Elementos deste Tag Bloco estão descritos na tabela a seguir.

#### Elementos do Tag Configuração de Novo Endereço para um Escravo

ELEMENTO	DESCRIÇÃO
1	Endereço atual do equipamento de destino
2	Endereço a ser configurado no equipamento de destino

## Leitura do Número de Série de um Equipamento

### Somente Leitura

<b>N1</b>	4 (quatro)
<b>N2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>N3</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)
<b>N4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Este Tag retorna um inteiro de 32 bits sem sinal na propriedade **Value** representando o número serial de um equipamento, definido pelo fabricante.

O parâmetro *N2* é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

## Leitura do Valor de um Canal no Formato de Ponto Flutuante

### Somente Leitura

<b>B1</b>	5 (cinco)
<b>B2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>B3</b>	Canal a ser lido. Para mais informações, consulte a tabela <b>Registradores para leitura de canais no formato de ponto flutuante de 32 bits</b>
<b>B4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Este Tag lê o valor de um canal no formato de ponto flutuante de 32 bits. Cada equipamento pode ler até 5 (cinco) canais. Pode-se ler 2 (dois) sensores independentes de pressão, **P1** e **P2**, ou a temperatura dos sensores de pressão, **TOB1** e **TOB2**, além de um sensor adicional de temperatura **T**. As temperaturas dos sensores de pressão **TOB1** e **TOB2** são necessárias para a compensação por temperatura dos sensores de pressão.

O parâmetro **B2** é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

Os Elementos deste Tag Bloco estão descritos na tabela a seguir.

#### Elementos do Tag Leitura do Valor de um Canal no Formato de Ponto Flutuante

ELEMENTO	DESCRIÇÃO
<b>1</b>	Valor lido de um canal, no formato <b>IEEE754</b> de ponto flutuante
<b>2</b>	Byte de status, composto por um mapa de bits com os valores <b>0</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>CH0</b> , <b>1</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>P1</b> , <b>2</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>P2</b> , <b>3</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>T</b> , <b>4</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>TOB1</b> , <b>5</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>TOB2</b> , <b>6</b> : Erro de computação no processo de cálculo para a saída analógica e <b>7</b> : O equipamento está no modo <b>Power Up</b> ou no modo <b>Standard</b>

## Leitura do Valor de um Canal no Formato Inteiro

### Somente Leitura

<b>B1</b>	6 (seis)
<b>B2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>B3</b>	Canal a ser lido. Para mais informações, consulte a tabela <b>Registradores para leitura de canais no formato inteiro de 16 bits</b>
<b>B4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Este Tag lê o valor de um canal no formato de um inteiro longo de 32 bits. Cada equipamento pode ler até 5 (cinco) canais. Pode-se ler 2 (dois) sensores independentes de pressão, **P1** e **P2**, ou a temperatura dos sensores de pressão, **TOB1** e **TOB2**, além de um sensor adicional de temperatura **T**. As temperaturas dos sensores de pressão **TOB1** e **TOB2** são necessárias para a compensação por temperatura dos sensores de pressão.

Os valores dos canais **CH0**, **P1** e **P2** são lidos em Pascal, em que 1 Pa é igual a  $10^{-5}$  bar. Já os valores dos canais **T**, **TOB1** e **TOB2** são lidos em unidades de 0.01 °C. Este Tag funciona apenas em equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20.

O parâmetro **B2** é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

Os Elementos deste Tag Bloco estão descritos na tabela a seguir.

#### Elementos do Tag Leitura do Valor de um Canal no Formato Inteiro

ELEMENTO	DESCRIÇÃO
1	Valor lido de um canal, no formato de um inteiro de 32 bits
2	Byte de status, composto por um mapa de bits com os valores <b>0</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>CH0</b> , <b>1</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>P1</b> , <b>2</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>P2</b> , <b>3</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>T</b> , <b>4</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>TOB1</b> , <b>5</b> : Erro de computação ou medição no canal <b>TOB2</b> , <b>6</b> : Erro de computação no processo de cálculo para a saída analógica e <b>7</b> : O equipamento está no modo <b>Power Up</b> ou no modo <b>Standard</b>

## Função Daisy Chain para Pressão e Temperatura

### Somente Leitura

<b>B1</b>	7 (sete)
<b>B2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>B3</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)
<b>B4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Uma função *Daisy Chain* é uma função especial para barramentos rápidos com muitos usuários. Com esta função é possível ler simultaneamente os valores de pressão e temperatura de todos os equipamentos presentes em uma rede, desde que os endereços estejam em ordem crescente, sem lacunas. Deve-se endereçar sempre o menor valor de endereço dentre os equipamentos **Escravos**. Quando este equipamento responde, esta resposta provoca o endereço seguinte a enviar a respectiva resposta, e assim sucessivamente.

Os valores lidos são retornados em uma lista de eventos, ou seja, cada operação de leitura deste Tag inicia uma sequência de eventos **OnRead**, em que cada evento corresponde aos valores lidos de um equipamento. Esta função só está disponível para equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20.

O parâmetro *B2* é o endereço do primeiro equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249, ou seja, o equipamento com o menor valor da sequência que se deseja ler.

Os Elementos deste Tag retornados a cada evento **OnRead** e relativos a um equipamento específico estão descritos na tabela a seguir.

#### Elementos do Tag Função Daisy Chain para Pressão e Temperatura

ELEMENTO	DESCRIÇÃO
1	Pressão em mbar
2	Temperatura (0.1 Kelvin)
3	Endereço de um equipamento

## Configuração do Ponto Zero

### Somente Escrita

<b>N1</b>	8 (oito)
<b>N2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>N3</b>	Comando. Consulte a <b>tabela</b> a seguir para mais informações
<b>N4</b>	Uso de um Setpoint. Consulte mais adiante neste tópico para mais informações

Este Tag permite definir o Ponto Zero dos canais de um equipamento. Os Pontos Zero dos canais **P1**, **P2** e **CH0** também podem ser lidos ou escritos usando o Tag **Leitura ou Escrita de Coeficientes**.

O parâmetro *N2* é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

Os comandos disponíveis para o parâmetro *N3* estão descritos na tabela a seguir.

#### Comandos disponíveis para o parâmetro N3

COMANDO	DESCRIÇÃO
0	Define o Ponto Zero para o canal <b>P1</b>
1	Configura o Ponto Zero do canal <b>P1</b> para o valor padrão
2	Define o Ponto Zero para o canal <b>P2</b>
3	Configura o Ponto Zero do canal <b>P2</b> para o valor padrão
4	Atualiza a escala <b>DAC</b> , apenas para equipamentos com <b>CLASS.GROUP</b> igual a 5.1
6	Define o Ponto Zero para o canal <b>CH0</b> , apenas para equipamentos com <b>CLASS.GROUP</b> igual a 5.20
7	Configura o Ponto Zero do canal <b>CH0</b> para o valor padrão, apenas para equipamentos com <b>CLASS.GROUP</b> igual a 5.20

O parâmetro *N4* define se o valor deste Tag deve ser enviado como um Setpoint ou não. Para os comandos 0 (zero), 2 (dois) e 6 (seis), se o valor não é enviado como um Setpoint, o Ponto Zero é calculado de forma que o valor atual medido seja igual a 0 (zero). Se o valor é enviado como um Setpoint para estes comandos, o Ponto Zero é calculado de forma que o valor deste Setpoint seja igual ao valor medido. O valor deste Tag pode ter os valores **0**: Não é enviado como Setpoint ou **1**: Valor é enviado como um Setpoint.

A propriedade **Value** deste Tag contém o valor de Setpoint a ser enviado se o parâmetro *N4* é igual a 1 (um). Este valor deve estar no formato de um inteiro sem sinal de 32 bits.

## Leitura da Configuração de um Equipamento

### Somente Leitura

<b>B1</b>	9 (nove)
<b>B2</b>	Endereço de um equipamento <b>Escravo</b> na rede
<b>B3</b>	Índice dos parâmetros a serem lidos. Os valores possíveis para este parâmetro são 2 (dois) ou 3 (três). Consulte a tabela <b>Parâmetros de configuração de um equipamento</b> para mais informações sobre a relação entre o significado deste parâmetro e o índice selecionado
<b>B4</b>	Não usado, deixe em 0 (zero)

Este Tag retorna a configuração de um equipamento, conforme definido pelo fabricante. Estas configurações não podem ser modificadas.

O parâmetro *B2* é o endereço de um equipamento **Escravo** na rede, entre 1 (um) e 249. O endereço 250 é transparente, ou seja, qualquer equipamento responde a este endereço, independente do endereço configurado, portanto este endereço deve ser usado apenas em operações com um único equipamento.

### Parâmetros de configuração de um equipamento

ÍNDICE	PARAM0	PARAM1	PARAM2	PARAM3	PARAM4
2	CFG_P	CFG_T	CFG_CH0	CNT_T	CNT_TCOMP
3	--	--	--	--	DAC

Os Elementos deste Tag Bloco estão descritos na tabela a seguir.

### Elementos do Tag Leitura da Configuração de um Equipamento

ELEMENTO	DESCRIÇÃO
1	PARAM0
2	PARAM1
3	PARAM2
4	PARAM3
5	PARAM4

Para mais informações, consulte o tópico **Preparando um Equipamento**.

## Envio de um Comando de Inicialização

O script a seguir pode ser usado para enviar um comando de inicialização para um equipamento no **Elipse E3**, **Elipse Power** ou **Elipse Water** usando uma operação de escrita em um Tag de **Inicialização** e ao mesmo tempo ler as informações de status retornadas por este comando.

```
Sub CommandButton1_Click()
  Dim vWriteStatus(4)
  if (Application.GetObject("[Driver Keller].InitAndRelease").WriteEx(vValue, vTimestamp, _
    vQuality, vWriteStatus)) Then
    Screen.Item("TextBox1").Text = vWriteStatus(0)
    Screen.Item("TextBox2").Text = vWriteStatus(1)
    Screen.Item("TextBox3").Text = vWriteStatus(2)
    Screen.Item("TextBox4").Text = vWriteStatus(3)
    Screen.Item("TextBox5").Text = vWriteStatus(4)
  End If
End Sub
```

### NOTA

Não é possível ler informações de status de escrita no **Elipse SCADA**.

## Escala de Canais CH0, P1 e P2

Os canais **CH0**, **P1** e **P2** são linearmente escaláveis com ponto 0 (zero) e fator de ganho igual a **Valor = Fator de Ganho × Valor + Offset**. O valor padrão de *offset* é 0 (zero) e o valor padrão do fator de ganho é 1.0. O valor de *offset* pode ser modificado usando um Tag **Configuração do Ponto Zero**.

O fator de ganho deve ser usado apenas para fins de calibração e não para alterar as unidades de pressão. Esta última operação deve ser realizada apenas por um **Mestre**. Para representar outras unidades de pressão usando a saída analógica, a conversão de unidades deve ser levada em consideração na escala desta saída analógica.

## Escala da Saída Analógica

Uma saída analógica nos transmissores de pressão da série 30 pode ser programada via interface. Uma vez que os caminhos **SENSORES DE SINAL -> TRANSFORMAÇÃO E VALOR DIGITAL -> SINAL ANALÓGICO** são calibrados independente de fábrica, uma saída analógica pode ser configurada para diferentes pressões ou unidades de pressão sem necessidade de recalibração. Para configurar a escala de uma saída analógica, proceda da seguinte forma:

- O Tag **Leitura de Configuração de um Equipamento** permite determinar se um equipamento possui uma saída analógica. Os coeficientes necessários para este cálculo podem ser lidos no Tag **Leitura ou Escrita de Coeficientes**. Uma nova escala pode ser definida por uma escrita neste mesmo Tag
- Para equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.1, a nova escala deve ser definida no Tag **Configuração do Ponto Zero**
- Para equipamentos com **CLASS.GROUP** igual a 5.20, a saída analógica é atualizada automaticamente

### Leitura da Faixa de Valores de Pressão para uma Saída Analógica

Os coeficientes **K[n]** devem ser lidos usando o Tag **Leitura ou Escrita de Coeficientes** para permitir o cálculo dos limites inferior e superior de uma saída analógica usando as seguintes fórmulas:

- $A = (K[92] - K[68]) \div K[69]$

- $B = (K[93] - K[68]) \div K[69]$

## Configurando uma Nova Faixa de Valores de Pressão para uma Saída Analógica

Os coeficientes **K[68]** e **K[69]** devem ser calculados e escritos em um equipamento usando o Tag **Leitura ou Escrita de Coeficientes** usando as seguintes fórmulas:

- $A = K[92] - ((K[93] - K[92]) \div (B - A)) \times A$
- $B = (K[93] - K[92]) \div (B - A)$

Em que:

- **K[x]** é um coeficiente com o número x correspondente. Para mais informações, consulte o Tag **Leitura ou Escrita de Coeficientes**
- **A** é a pressão, em bar, na qual o sinal **K[94]** deve ser escrito
- **B** é a pressão, em bar, na qual o sinal **K[95]** deve ser escrito

Outras unidades de pressão devem ser convertidas para bar.

# Documentação das Interfaces de Comunicação

Esta seção contém a documentação das Interfaces de Comunicação referentes ao Driver **KellerSeries30**.

## Configurações de um Driver

A configuração das Interfaces de Comunicação é realizada na caixa de diálogo de configuração de um Driver. Para acessar a configuração da caixa de diálogo no **Elipse E3** na versão 1.0, siga estes passos:

1. Clique com o botão direito do mouse em um objeto Driver (IODriver).
2. Selecione o item **Propriedades** no menu contextual.
3. Selecione a aba **Driver**.
4. Clique em **Outros parâmetros**.

No **Elipse E3** versão 2.0 ou posterior, clique em **Configurar o driver**  na barra de ferramentas de um Driver. No **Elipse SCADA**, siga estes passos:

1. Abra o Organizer.
2. Selecione um Driver na árvore do Organizer.
3. Clique em **Extras** na aba **Driver**.

Atualmente, as Interfaces de Comunicação permitem que apenas uma conexão seja aberta para cada Driver. Isto significa que, no caso de acesso a duas portas seriais, é preciso adicionar dois Drivers em um aplicação e configurar cada um destes Drivers para cada porta serial.

## Caixa de Diálogo de Configuração

A caixa de diálogo das Interfaces de Configuração permite configurar a conexão de I/O que é utilizada por um Driver. Esta caixa de diálogo contém as abas **Setup**, **Serial**, **Ethernet**, **Modem** e **RAS** descritas nos tópicos a seguir. Se um Driver não implementa uma conexão de I/O específica, a respectiva aba não está disponível para configuração. Alguns Drivers podem conter abas adicionais, específicas para aquele Driver, na caixa de diálogo de configuração.

### Aba Setup

A aba **Setup** contém a configuração geral de um Driver. Esta aba é dividida nos seguintes grupos:

- **Configurações gerais:** Configurações da camada física de um Driver, *time-out* e modo de inicialização
- **Connection management:** Configurações de como a Interface de Comunicação mantém a conexão e qual a política de recuperação em caso de falha
- **Logging options:** Controla a geração dos arquivos de log

**Aba Setup**

#### Opções gerais da aba Setup

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>Physical Layer</b>	Selecione a interface física em uma lista. As opções disponíveis são <b>Serial</b> , <b>Ethernet</b> , <b>Modem</b> e <b>RAS</b> . A interface selecionada deve ser configurada na aba específica
<b>Timeout</b>	Configure o <i>time-out</i> , em milissegundos, para a camada física. Esta é a medida de tempo que a interface de I/O

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
	aguarda para a recepção de um byte qualquer do <i>buffer</i> de recepção
<b>Communication check time</b>	Configure o tempo, em milissegundos, para definir o intervalo em que a comunicação é considerada em estado inativo. Enquanto um Driver de Comunicação receber dados válidos, o estado de comunicação é considerado ativo. Porém, se durante o funcionamento um Driver de Comunicação não receber dados válidos neste período de tempo, o estado é considerado inativo. O estado de comunicação é mostrado no Tag <b>IO.CommunicationStatus</b>
<b>Start driver OFFLINE</b>	Selecione esta opção para que um Driver inicie em modo <b>Offline</b> ou parado. Isto significa que a interface de I/O não é criada até que se configure um Driver em modo <b>Online</b> utilizando-se um Tag em uma aplicação. Este modo possibilita a configuração dinâmica da interface de I/O em tempo de execução

#### Opções para o grupo Connection management

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>Mode</b>	Seleciona o modo de gerenciamento de conexão. Selecionar a opção <b>Automatic</b> permite que um Driver gerencie a conexão automaticamente, como especificado nas opções seguintes. Selecionar a opção <b>Manual</b> permite que uma aplicação gerencie a conexão completamente
<b>Retry failed connection every ... seconds</b>	Selecione esta opção para habilitar a retentativa de conexão de um Driver em um determinado intervalo, em segundos. Se a opção <b>Give up after failed retries</b> não está selecionada, este Driver continua retentando até que a conexão seja efetuada, ou que a aplicação seja parada
<b>Give up after ... failed retries</b>	Habilite esta opção para definir um número máximo de retentativas de conexão. Quando o número especificado de tentativas consecutivas de reconexão é atingido, um Driver vai para o modo <b>Offline</b> , assumindo que um problema de hardware foi detectado. Se um Driver estabelece uma conexão com sucesso, o número de retentativas sem sucesso é zerado. Se esta nova conexão é perdida, então o contador de retentativas inicia do zero
<b>Disconnect if non-responsive for ... seconds</b>	Habilite esta opção para forçar um Driver a se desconectar se nenhum byte chegou à interface de I/O no <i>time-out</i> especificado, em segundos. Este <i>time-out</i> deve ser maior que o <i>time-out</i> configurado na opção <b>Timeout</b>

## Opções para o grupo Logging Options

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>Log to File</b>	<p>Habilite esta opção e configure o nome do arquivo onde o log é escrito. Arquivos de log podem ser bem extensos, portanto utilize esta opção por curtos períodos de tempo, apenas para o propósito de testes e depurações. Caso se utilize a macro <b>%PROCESS%</b> no nome do arquivo de log, esta é substituída pelo identificador do processo atual. Esta opção é particularmente útil ao se utilizar várias instâncias de um mesmo Driver no <b>Elipse E3</b>, permitindo assim que cada instância gere um arquivo separado de log. Por exemplo, ao configurar esta opção com o valor "c:\e3logs\drivers\sim_%PROCESS%.log", gera-se um arquivo c:\e3logs\drivers\sim_00000FDA.log para o processo <b>0FDAh</b>. Pode-se também utilizar a macro <b>%DATE%</b> no nome do arquivo. Neste caso é gerado um arquivo de log por dia, no formato <b>aaaa_mm_dd</b>. Por exemplo, ao configurar esta opção com o valor "c:\e3logs\drivers\sim_%DATE%.log", gera-se o arquivo c:\e3logs\drivers\sim_2005_12_31.log em 31/12/2005 e o arquivo c:\e3logs\drivers\sim_2006_01_01.log em 01/01/2006. De forma semelhante, a macro <b>%DATE_HOUR%</b> gera um arquivo de log por hora, no formato <b>aaaa_mm_dd_hh</b></p>
<b>File size limit (MB)</b>	<p>Configure o limite de tamanho do arquivo de log, em megabytes. Um valor igual a 0 (zero) significa que não há limite de tamanho para o arquivo de log</p>

## Aba Serial

Utilize esta aba para configurar os parâmetros da Interface **Serial**.

Serial

Port:

Baud rate:

Data bits:

Parity:

Stop bits:

Enable 'ECHO' suppression

Handshaking

DTR control:

RTS control:

Wait for CTS before send

CTS timeout:  ms

Delay before send:  ms

Delay after send:  ms

Inter-byte delay (microseconds):   $\mu$ s

Inter-frame delay (milliseconds):  ms

Aba Serial

## Opções gerais da aba Serial

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>Port</b>	Selecione uma porta serial a partir da lista, de <b>COM1</b> até <b>COM4</b> , ou digite o nome de uma porta serial no formato <b>COMn</b> , como por exemplo "COM15". Ao digitar o nome de uma porta serial manualmente, a caixa de diálogo aceita apenas nomes de portas seriais começando com a expressão "COM"
<b>Baud rate</b>	Selecione um <i>baud rate</i> a partir da lista ( <b>1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600</b> ou <b>115200</b> ) ou digite um <i>baud rate</i> , como por exemplo 600
<b>Data bits</b>	Selecione 7 (sete) ou 8 (oito) bits de dados a partir da lista
<b>Parity</b>	Selecione uma paridade a partir da lista. As opções disponíveis são <b>None, Even, Odd, Mark</b> ou <b>List</b>
<b>Stop bits</b>	Selecione o número de stop bits a partir da lista. As opções disponíveis são <b>1, 1.5</b> ou <b>2</b> stop bits
<b>Enable 'ECHO' suppression</b>	Habilite esta opção para remover o eco recebido após a Interface de Comunicação enviar dados por uma porta serial. Se o eco não é igual aos bytes recém enviados, a Interface de Comunicação aborta a comunicação
<b>Inter-byte delay (microseconds)</b>	Defina uma espera entre cada byte transmitido pela Interface de Comunicação, em milionésimos de segundo, ou seja, 1000000 é igual a um segundo. Esta opção deve ser utilizada com esperas pequenas de menos de um milissegundo
<b>Inter-frame delay (milliseconds)</b>	Defina uma espera entre pacotes enviados ou recebidos pela Interface de Comunicação, em milésimos de segundo,

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
	ou seja, 1000 é igual a um segundo. Esta espera é aplicada caso a Interface de Comunicação envie dois pacotes consecutivos, ou entre um pacote recebido e o próximo envio

O grupo **Handshaking** configura o uso dos sinais **RTS**, **CTS** e **DTR** no processo de *handshaking* ou seja, controla quando um dado pode ser enviado ou recebido através de uma linha serial. Na maioria das vezes, configurar a opção **DTR control** para **ON** e a opção **RTS control** para **Toggle** funciona tanto com linhas seriais do tipo **RS232** quanto com linhas seriais do tipo **RS485**.

#### Opções disponíveis no grupo Handshaking

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>DTR control</b>	Selecione o valor <b>ON</b> para deixar o sinal <b>DTR</b> sempre ligado enquanto a porta serial está aberta. Selecione o valor <b>OFF</b> para desligar o sinal <b>DTR</b> enquanto a porta serial está aberta. Alguns equipamentos exigem que o sinal <b>DTR</b> esteja ligado para permitir a comunicação
<b>RTS control</b>	Selecione o valor <b>ON</b> para deixar o sinal <b>RTS</b> sempre ligado enquanto a porta serial está aberta. Selecione o valor <b>OFF</b> para desligar o sinal <b>RTS</b> enquanto a porta serial está aberta. Selecione o valor <b>Toggle</b> para ligar o sinal <b>RTS</b> enquanto se envia os bytes através da porta serial, e desligá-lo quando não se está enviando bytes e, portanto, habilitando a recepção
<b>Wait for CTS before send</b>	Disponível apenas quando a opção <b>RTS control</b> está configurada com o valor <b>Toggle</b> . Utilize esta opção para forçar um Driver a verificar o sinal <b>CTS</b> antes de enviar os bytes através da porta serial, após ligar o sinal de <b>RTS</b> . Neste modo o sinal <b>CTS</b> é tratado como um <i>flag</i> de permissão para envio
<b>CTS timeout</b>	Determina o tempo máximo, em milissegundos, que um Driver aguarda pelo sinal de <b>CTS</b> depois de ligar o sinal de <b>RTS</b> . Se o sinal de <b>CTS</b> não é levantado dentro deste <i>time-out</i> , este Driver falha a comunicação atual e retorna erro
<b>Delay before send</b>	Alguns equipamentos de porta serial demoram a habilitar o circuito de envio de dados depois que o sinal <b>RTS</b> é ligado. Configure esta opção para aguardar uma determinada quantidade de milissegundos depois de ligar o sinal <b>RTS</b> e antes de enviar o primeiro byte. <b>IMPORTANTE:</b> Esta espera deve ser utilizada com muito cuidado, pois consome 100% dos recursos de CPU enquanto aguarda. A performance geral do sistema se degrada conforme este valor aumenta
<b>Delay after send</b>	Tem o mesmo efeito que a opção <b>Delay before send</b> , mas neste caso a espera é efetuada depois que o último byte é enviado, antes de desligar o sinal <b>RTS</b>

## Aba Ethernet

Utilize esta aba para configurar os parâmetros da Interface **Ethernet**. Estes parâmetros, exceto as configurações de porta, devem ser também configurados para uso na Interface **RAS**.

Ethernet

Transport: TCP/IP ▾

PING before connecting

Timeout: 4000 ms

Retries: 1

Listen for connections on port: 0

Share listen port with other processes

Interface: (All Interfaces) ▾

Use IPv6  Use SSL SSL Settings

Enable 'ECHO' suppression

IP Filter:

Connect to

<input type="checkbox"/> Main IP: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;"> </span>	Port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">502</span>	<input type="checkbox"/> Local port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">0</span>
<input type="checkbox"/> Backup IP 1: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;"> </span>	Port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">0</span>	<input type="checkbox"/> Local port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">0</span>
<input type="checkbox"/> Backup IP 2: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;"> </span>	Port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">0</span>	<input type="checkbox"/> Local port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">0</span>
<input type="checkbox"/> Backup IP 3: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;"> </span>	Port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">0</span>	<input type="checkbox"/> Local port: <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">0</span>

**Aba Ethernet**

### Opções disponíveis na aba Ethernet

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>Transport</b>	Selecione o valor <b>TCP/IP</b> para um <i>socket</i> TCP ( <i>stream</i> ) ou selecione o valor <b>UDP/IP</b> para utilizar um <i>socket</i> UDP ( <i>connectionless datagram</i> )
<b>Listen for connections on port</b>	Utilize esta opção para aguardar por novas conexões em uma porta IP específica, comum em Drivers Escravos. Caso esta opção permaneça desmarcada, um Driver se conecta ao endereço e porta especificados no grupo <b>Connect to</b>
<b>Share listen port with other processes</b>	Selecione esta opção para compartilhar a porta de escuta com outros Drivers e processos
<b>Interface</b>	Selecione a interface de rede local, identificada pelo endereço IP, que um Driver utiliza para efetuar e receber conexões, ou selecione o valor <b>(All Interfaces)</b> para permitir conexões em qualquer interface de rede
<b>Use IPv6</b>	Selecione esta opção para forçar um Driver a utilizar endereços no formato <b>IPv6</b> em todas as conexões Ethernet. Deixe esta opção desmarcada para utilizar o formato <b>IPv4</b>
<b>Enable 'ECHO' suppression</b>	Habilite esta opção para eliminar o <i>eco</i> dos dados recebidos. O <i>eco</i> é uma cópia dos dados enviados, que pode ser retornada antes da mensagem de resposta

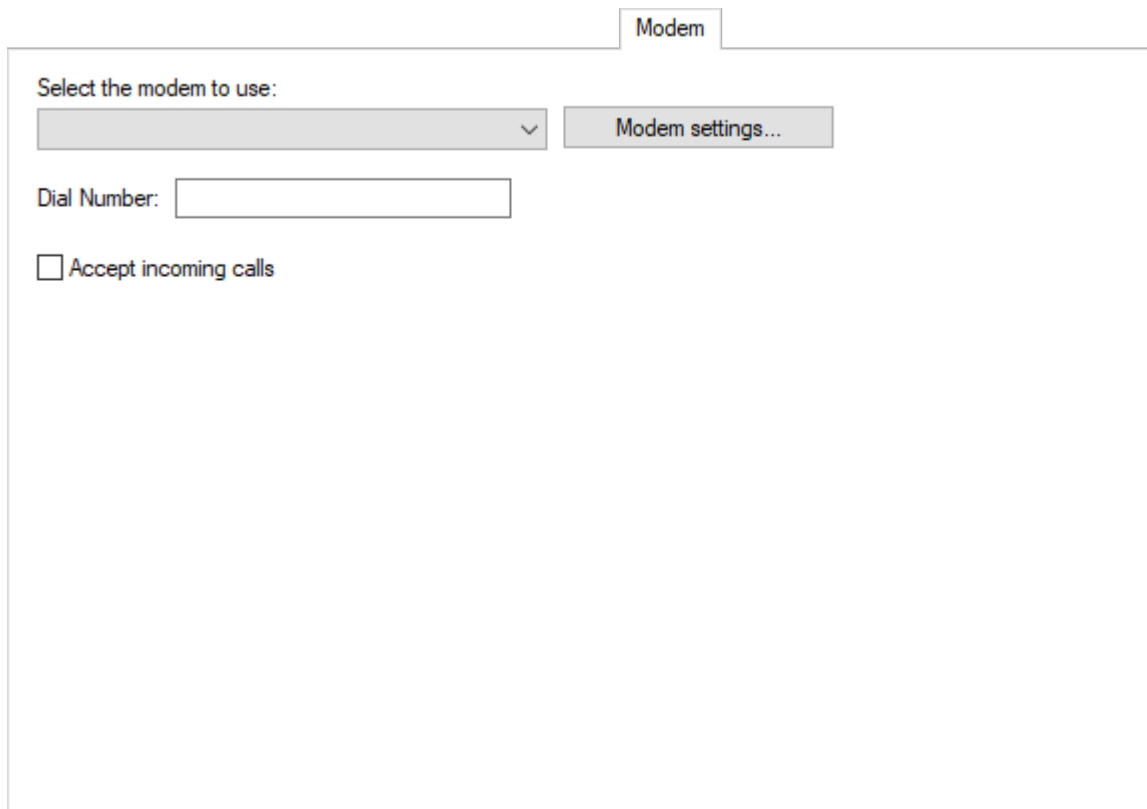
OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>IP Filter</b>	Lista de endereços IP restringidos ou permitidos de onde um Driver aceita conexões ( <i>Firewall</i> ). Consulte a propriedade <b>IO.Ethernet.IPFilter</b> para mais informações
<b>PING before connecting</b>	Habilite esta opção para executar um comando <b>ping</b> , ou seja, para verificar se um dispositivo pode ser encontrado na rede, em um dispositivo antes de tentar uma conexão com o <i>socket</i> . Esta é uma maneira rápida de determinar uma conexão bem sucedida antes de tentar abrir um <i>socket</i> com um dispositivo. O <i>time-out</i> de uma conexão com um <i>socket</i> pode ser bem alto. As opções disponíveis são: <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>Timeout:</b> Especifique o número de milissegundos de espera por uma resposta de um comando <b>ping</b>. Deve-se usar um comando <b>ping</b> para verificar o tempo normal de resposta, configurando esta opção para um valor acima desta média. Normalmente pode-se configurar um valor entre 1000 e 4000 milissegundos, ou seja entre 1 (um) e 4 (quatro) segundos</li> <li>• <b>Retries:</b> Número de tentativas de um comando <b>ping</b>, sem contar a tentativa inicial. Se todas as tentativas falharem, então a conexão com o <i>socket</i> é abortada</li> </ul>

#### Opções disponíveis no grupo Connect to

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>Main IP</b>	Digite o endereço IP de um dispositivo remoto. Pode-se usar tanto o endereço IP separado por pontos quanto uma URL. No caso de uma URL, um Driver usa o serviço de DNS disponível para mapear a URL para um endereço IP, como por exemplo "192.168.0.13" ou "Server1"
<b>Port</b>	Digite a porta IP de um dispositivo remoto, entre 0 (zero) e 65535
<b>Local port</b>	Selecione esta opção para utilizar uma porta IP local fixa ao conectar a um dispositivo remoto
<b>Backup IP 1, 2 e 3</b>	Indique o endereço IP, a porta IP e a porta IP local fixa de até 3 (três) endereços de <i>backup</i> de um dispositivo remoto

## Aba Modem

Utilize esta aba para configurar os parâmetros da Interface **Modem**. Algumas opções da aba **Serial** afetam a configuração de um modem, portanto é interessante não esquecer de configurar a Interface **Serial**.



**Aba Modem**

A Interface **Modem** utiliza os modems TAPI instalados no computador.

**Opções disponíveis na aba Modem**

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>Select the modem to use</b>	Selecione um modem a partir da lista de modems disponíveis no computador. Caso selecione-se o valor <b>Default modem</b> , então o primeiro modem disponível é utilizado. Selecionar este valor é recomendado especialmente quando uma aplicação é utilizada em outro computador
<b>Modem settings</b>	Clique para abrir a janela de configuração do modem selecionado
<b>Dial Number</b>	Digite o número padrão para discagem. Este valor pode ser modificado em tempo de execução. Pode-se utilizar o caractere <b>w</b> para representar uma pausa ou espera pelo tom de discagem. Por exemplo, "0w33313456" disca o número 0 (zero), espera e então disca o número "33313456"
<b>Accept incoming calls</b>	Habilite esta opção para que um Driver atenda o telefone quando receber uma chamada externa. Para utilizar esta opção é necessário configurar a opção <b>Connection management</b> na aba <b>Setup</b> para o valor <b>Manual</b>

**Aba RAS**

Use esta aba para configurar os parâmetros da Interface **RAS**. É necessário também configurar a aba **Ethernet**.

A Interface **RAS** abre uma conexão *socket* com um dispositivo RAS. Um dispositivo RAS é um servidor de modems acessível através de TCP/IP, aguardando por conexões *socket* em uma porta IP. Para cada conexão aceita nesta porta tem-se acesso a um modem.

Ao conectar-se a um dispositivo RAS, primeiramente a Interface de Comunicação conecta ao *socket* no endereço IP e na porta configurados na aba **Ethernet**. Depois que o *socket* é aberto, os passos de inicialização ou de conexão a seguir são efetuados:

1. Limpeza do *socket*, ou seja, remove qualquer mensagem de saudação **TELNET** recebida de um dispositivo RAS.
2. Envio de um comando de discagem **AT**, no formato **ASCII**, no *socket*.
3. Aguarda pela recepção de uma resposta **CONNECT**.
4. Caso o *time-out* expire, a conexão é abortada.
5. Se a resposta **CONNECT** é recebida dentro do *time-out*, o *socket* está disponível para comunicação com um dispositivo, ou seja, a conexão foi estabelecida.

Se o passo 5 (cinco) é efetuado com sucesso, então o *socket* comporta-se como um *socket* normal, com o dispositivo RAS funcionando como um roteador entre um Driver e o dispositivo. Os bytes enviados por um Driver são recebidos pelo dispositivo RAS e enviados para o dispositivo de destino utilizando um modem. Os bytes recebidos pelo dispositivo RAS do modem são enviados de volta a um Driver utilizando o mesmo *socket*.

Depois que a conexão é estabelecida, a Interface **RAS** monitora os dados recebidos por um Driver. Caso uma **String** "NO CARRIER" seja encontrada, o *socket* é fechado. Se o dispositivo RAS não envia o sinal **NO CARRIER**, a Interface **RAS** não consegue detectar quando a conexão modem entre o dispositivo RAS e o dispositivo final de I/O falha. Para recuperação de tal falha é fortemente recomendado que seja habilitada a opção **Disconnect if non-responsive** na aba **Setup**.

The image shows a screenshot of a software interface with a tab labeled "RAS". Inside the tab, there are two input fields: "AT command:" followed by an empty text box, and "Connection timeout:" followed by a text box containing the number "0" and the word "seconds". Below these fields, there is a text instruction: "Other socket settings should be configured in the 'Ethernet' tab!".

Aba RAS

### Opções disponíveis na aba RAS

OPÇÃO	DESCRIÇÃO
<b>AT command</b>	Uma <b>String</b> com o comando <b>AT</b> completo usado para discar para um dispositivo de destino. Por exemplo, "ATDT33313456" disca por tom para o número "33313456"
<b>Connection timeout</b>	Número de segundos a aguardar por uma resposta <b>CONNECT</b> do modem, após o envio de um comando <b>AT</b>

## Configurações Gerais

Esta seção contém informações sobre a configuração dos **Tags de Comunicação** e das **Propriedades** gerais das Interfaces de Comunicação.

### Tags de Comunicação

#### Tags Gerais das Interfaces de Comunicação (N2/B2 = 0)

Os Tags descritos a seguir são fornecidos para todas as Interfaces de I/O suportadas.

#### IO.CommunicationStatus

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	6 (seis)
<b>Configuração por String</b>	IO.CommunicationStatus

Este Tag informa o estado da comunicação de um Driver. Indica o funcionamento da comunicação em função do recebimento de dados válidos dentro de um período de tempo arbitrado na configuração. Para mais informações, consulte o tópico **Aba Setup**. Os valores possíveis são **0 - Comunicação inativa**: O Driver não recebeu dados válidos ou deixou de receber dados depois de *n* milissegundos, conforme configurado na janela de propriedades, ou **1 - Comunicação ativa**: O Driver está recebendo dados válidos.

## IO.IOKitEvent

<b>Tipo de Tag</b>	Tag Bloco
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro B1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro B2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro B3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro B4</b>	1 (um)
<b>Propriedade Size</b>	4 (quatro)
<b>Propriedade ParamItem</b>	IO.IOKitEvent

Este Bloco retorna eventos de Driver gerados por várias fontes nas Interfaces de Comunicação. A propriedade **TimeStamp** de um Bloco representa o momento em que um evento ocorre. Os Elementos de Bloco são os seguintes:

- **Elemento 0:** Tipo de evento. Os valores possíveis são **0:** Informação, **1:** Advertência ou **2:** Erro
- **Elemento 1:** Fonte de um evento. Os valores possíveis são **0:** Driver (específico de um Driver), **-1:** IOKit (eventos genéricos da Interface de Comunicação), **-2:** Interface **Serial**, **-3:** Interface **Modem**, **-4:** Interface **Ethernet** ou **-5:** Interface **RAS**
- **Elemento 2:** Número do erro, específico de cada fonte de evento
- **Elemento 3:** Mensagem de um evento, uma **String** específica de cada evento

### NOTA

Um Driver mantém um número máximo de 100 eventos internamente. Se eventos adicionais são reportados, os eventos mais antigos são descartados.

## IO.PhysicalLayerStatus

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	2 (dois)
<b>Configuração por String</b>	IO.PhysicalLayerStatus

Este Tag indica o estado da camada física. Os valores possíveis são os seguintes:

- **0:** Camada física parada, ou seja, um Driver está em modo **Offline**, a camada física falhou ao inicializar ou excedeu o número máximo de tentativas de reconexão
- **1:** Camada física iniciada mas não conectada, ou seja, um Driver está em modo **Online**, mas a camada física não está conectada. Se a opção **Connection management** está configurada com o valor **Automatic**, a camada física pode

estar conectando, desconectando ou esperando por uma tentativa de reconexão. Se a opção **Connection management** está configurada com o valor **Manual**, então a camada física permanece neste estado até ser forçada a conectar

- **2:** Camada física conectada, ou seja, a camada física está pronta para ser usada. Isto **NÃO** significa que um equipamento esteja conectado, apenas que a camada de acesso está funcionando

## IO.SetConfigurationParameters

<b>Tipo de Tag</b>	Tag Bloco
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro B1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro B2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro B3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro B4</b>	3 (três)
<b>Propriedade Size</b>	2 (dois)
<b>Propriedade ParamItem</b>	IO.SetConfigurationParameters

Use este Tag para modificar qualquer propriedade da caixa de diálogo de configuração de um Driver em tempo de execução.

Este Tag funciona somente enquanto um Driver está em modo **Offline**. Para iniciar um Driver em modo **Offline**, selecione a opção **Start driver OFFLINE** na caixa de diálogo de configuração deste Driver. Pode-se tanto escrever em um Tag PLC ou em um Tag Bloco contendo os parâmetros a serem modificados. As escritas de Elementos de Bloco individuais não são suportadas, um Bloco inteiro precisa ser escrito de uma vez só.

No **Eclipse SCADA** é necessário usar um Tag Bloco. Cada parâmetro a ser configurado utiliza dois Elementos de Bloco. Por exemplo, caso seja necessário configurar 3 (três) parâmetros, então o tamanho do Bloco deve ser 6 (seis,  $3 \times 2$ ). O primeiro Elemento é o nome da propriedade, como uma **String**, e o segundo Elemento é o valor desta propriedade, conforme o exemplo a seguir.

```
// 'Block' deve ser um Tag Bloco com leitura automática,
// leitura por varredura e escrita automática desabilitadas.
// Configura os parâmetros
Block.element001 = "IO.Type" // Parâmetro 1
Block.element002 = "Serial"
Block.element003 = "IO.Serial.Port" // Parâmetro 2
Block.element004 = 1
Block.element005 = "IO.Serial.BaudRate" // Parâmetro 3
Block.element006 = 19200
// Escreve o Bloco inteiro
Block.Write()
```

Ao usar o **Eclipse E3**, a habilidade de criar *arrays* em tempo de execução permite o uso tanto de um Tag de Comunicação quanto de um Tag Bloco. Pode-se utilizar o método **Write** de um Driver para enviar os parâmetros diretamente para este Driver, sem a necessidade de criar um Tag, conforme o exemplo a seguir.

```
Dim arr(6)
' Configura os elementos do array
arr(1) = "IO.Type"
arr(2) = "Serial"
arr(3) = "IO.Serial.Port"
arr(4) = 1
arr(5) = "IO.Serial.BaudRate"
arr(6) = 19200
' Há dois métodos de enviar os parâmetros
' Método 1: Usando um Tag de Comunicação
tag.WriteEx arr
' Método 2: Sem utilizar um Tag
Driver.Write -1, 0, 0, 3, arr
```

Uma variação do exemplo anterior usa um *array* bidimensional.

```
Dim arr(10)
' Configura os elementos do array. Note que o array foi redimensionado
' para 10 elementos. Elementos vazios são ignorados pelo Driver
arr(1) = Array("IO.Type", "Serial")
arr(2) = Array("IO.Serial.Port", 1)
arr(3) = Array("IO.Serial.BaudRate", 19200)
Driver.Write -1, 0, 0, 3, arr
```

Um Driver não valida nomes de parâmetros ou valores passados, por isto tenha cuidado ao escrever parâmetros e valores. O método **Write** falha se o *array* de configuração é criado incorretamente. Pode-se consultar o log de um Driver ou usar o parâmetro *writeStatus* do método **WriteEx** para descobrir a causa exata de um erro.

```
Dim arr(10), strError
arr(1) = Array("IO.Type", "Serial")
arr(2) = Array("IO.Serial.Port", 1)
arr(3) = Array("IO.Serial.BaudRate", 19200)
If Not Driver.WriteEx -1, 0, 0, 3, arr, , , strError Then
    MsgBox "Falha ao configurar os parâmetros do Driver: " + strError
End If
```

## IO.WorkOnline

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Leitura ou Escrita
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	4 (quatro)
<b>Configuração por String</b>	IO.WorkOnline

Este Tag informa o estado atual de um Driver e permite iniciar ou parar a camada física. Os valores possíveis são os seguintes:

- **0 - Driver Offline:** A camada física está fechada ou parada. Este modo permite uma configuração dinâmica dos parâmetros de um Driver através do Tag **IO.SetConfigurationParameters**
- **1 - Driver Online:** A camada física está aberta ou em execução. Enquanto está em modo **Online**, a camada física pode ser conectada ou desconectada e o estado atual pode ser conferido no Tag **IO.PhysicalLayerStatus**

No exemplo a seguir, utilizando o **Elipse E3**, um Driver é colocado em modo **Offline**, a porta COM é modificada e então é colocado em modo **Online** novamente.

```
'Configura o Driver em modo Offline
Driver.Write -1, 0, 0, 4, 0
'Muda a porta para COM2
Driver.Write -1, 0, 0, 3, Array("IO.Serial.Port", 2)
'Configura o Driver em modo Online
Driver.Write -1, 0, 0, 4, 1
```

O método **Write** pode falhar ao configurar um Driver em modo **Online**, ou seja, escrevendo o valor 1 (um). Neste caso, este Driver permanece em modo **Offline**. A causa da falha pode ser:

- Tipo de camada física configurada incorretamente, provavelmente um valor inválido foi configurado para a propriedade **IO.Type**
- Este Driver pode ter ficado sem memória
- A camada física pode ter deixado de criar a *thread* de trabalho. Procure no arquivo de log pela mensagem "Failed to create physical layer thread!"
- A camada física não conseguiu inicializar. A causa da falha depende do tipo de camada física. Pode ser um número de porta serial inválida, falha ao inicializar o Windows Sockets ou falha ao inicializar o TAPI (modem), entre outras. A causa é gravada no arquivo de log

#### IMPORTANTE

Mesmo que a configuração de um Driver para o modo **Online** seja bem-sucedida, isto não significa necessariamente que a camada física esteja pronta para uso, ou seja, pronta para executar operações de entrada e saída com um equipamento externo. O Tag **IO.PhysicalLayerStatus** deve ser verificado para assegurar que a camada física esteja conectada e preparada para a comunicação.

## Propriedades

Estas são as propriedades gerais de todas as Interfaces de I/O suportadas.

### IO.ConnectionMode

**9** Controla o modo de gerenciamento da Conexão. Os valores possíveis são **0**: Modo automático, em que um Driver gerencia a conexão ou **1**: Modo manual, em que uma aplicação gerencia a conexão.

### IO.GiveUpEnable

**■** Quando configurada para Verdadeiro, define um número máximo de tentativas de reconexão. Se todas as reconexões falharem, um Driver entra em modo **Offline**. Se configurada para Falso, um Driver tenta até que uma reconexão seja bem-sucedida.

### IO.GiveUpTries

**9** Número de tentativas de reconexão antes que esta seja abortada. Por exemplo, se o valor desta propriedade é igual a 1 (um), um Driver tenta apenas uma reconexão quando a conexão é perdida. Se esta falhar, este Driver entra em modo **Offline**.

### IO.InactivityEnable

**■** Configure em Verdadeiro para habilitar e em Falso para desabilitar a detecção de inatividade. A camada física é desconectada se está inativa por um certo período de tempo. A camada física é considerada inativa apenas se é capaz de enviar dados mas não de recebê-los de volta.

## IO.InactivityPeriodSec

9 Número de segundos para a verificação de inatividade. Se a camada física está inativa por este período de tempo, então é desconectada.

## IO.RecoverEnable

☑ Configure em Verdadeiro para habilitar um Driver a recuperar conexões perdidas e em Falso para deixar um Driver em modo **Offline** quando uma conexão é perdida.

## IO.RecoverPeriodSec

9 Tempo de espera entre duas tentativas de conexão, em segundos.

### NOTA

A primeira reconexão é executada imediatamente após a conexão ser perdida.

## IO.StartOffline

☑ Configure em Verdadeiro para iniciar um Driver em modo **Offline** e em Falso para iniciar um Driver em modo **Online**.

### NOTA

Não faz sentido modificar esta propriedade em tempo de execução, já que esta só pode ser modificada quando um Driver já está em modo **Offline**. Para configurar um Driver em modo **Online** em tempo de execução, escreva o valor 1 (um) no Tag **IO.WorkOnline**.

## IO.TimeoutMs

9 Define o *time-out* da camada física, em milissegundos. Um segundo equivale a 1000 milissegundos.

## IO.Type

A Define o tipo de interface física utilizada por um Driver. Os valores possíveis são os seguintes:

- **N ou None:** Não utiliza uma interface física, ou seja, um Driver deve fornecer uma interface personalizada
- **S ou Serial:** Utiliza uma porta serial local (COM $n$ )
- **M ou Modem:** Utiliza um modem local, interno ou externo, acessado via TAPI (*Telephony Application Programming Interface*)
- **E ou Ethernet:** Utiliza um *socket* TCP/IP ou UDP/IP
- **R ou RAS:** Utiliza uma Interface **RAS** (*Remote Access Server*). Um Driver conecta-se a um equipamento RAS através da Interface **Ethernet** e então emite um comando **AT** (*dial*)

## Configuração de Estatísticas

Esta seção contém informações sobre a configuração dos **Tags de Comunicação** e das **Propriedades** das estatísticas das Interfaces de Comunicação.

## Tags de Comunicação

### Tags de Estatísticas das Interfaces de Comunicação (N2/B2 = 0)

Os Tags descritos a seguir mostram estatísticas para todas as Interfaces de Comunicação.

#### IO.Stats.Partial.BytesRecv

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1101
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Partial.BytesRecv

Este Tag retorna a quantidade de bytes recebidos na conexão atual.

#### IO.Stats.Partial.BytesSent

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1100
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Partial.BytesSent

Este Tag retorna a quantidade de bytes enviados na conexão atual.

#### IO.Stats.Partial.TimeConnectedSeconds

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1102
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Partial.TimeConnectedSeconds

Este Tag retorna o número de segundos que um Driver está conectado na conexão atual ou 0 (zero) se um Driver está desconectado.

## IO.Stats.Partial.TimeDisconnectedSeconds

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1103
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Partial.TimeDisconnectedSeconds

Este Tag retorna o número de segundos que um Driver está desconectado desde o término da última conexão ou 0 (zero) se um Driver está conectado.

## IO.Stats.Total.BytesRecv

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1001
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Total.BytesRecv

Este Tag retorna a quantidade de bytes recebidos desde que um Driver foi carregado.

## IO.Stats.Total.BytesSent

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1000
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Total.BytesSent

Este Tag retorna a quantidade de bytes enviados desde que um Driver foi carregado.

## IO.Stats.Total.ConnectionCount

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1004
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Total.ConnectionCount

Este Tag retorna a quantidade de conexões que um Driver já estabeleceu, com sucesso, desde que foi carregado.

## IO.Stats.Total.TimeConnectedSeconds

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1002
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Total.TimeConnectedSeconds

Este Tag retorna o número de segundos que um Driver permaneceu conectado desde que foi carregado.

## IO.Stats.Total.TimeDisconnectedSeconds

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N4</b>	1003
<b>Configuração por String</b>	IO.Stats.Total.TimeDisconnectedSeconds

Este Tag retorna o número de segundos que um Driver permaneceu desconectado desde que foi carregado.

## Propriedades

Atualmente, não existem propriedades definidas especificamente para mostrar as estatísticas das Interfaces de Comunicação em tempo de execução.

## Configuração da Interface Ethernet

Esta seção contém informações sobre a configuração dos **Tags de Comunicação** e das **Propriedades** da Interface **Ethernet**.

### Tags de Comunicação

#### Tags da Interface Ethernet (N2/B2 = 4)

Os Tags descritos a seguir permitem controlar e identificar a Interface **Ethernet** em tempo de execução e também são válidos quando a Interface **RAS** está selecionada.

#### IMPORTANTE

Estes Tags estão disponíveis **SOMENTE** enquanto um Driver está em modo **Online**.

### IO.Ethernet.IPSelect

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Leitura ou Escrita
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	4 (quatro)
<b>Parâmetro N4</b>	0 (zero)
<b>Configuração por String</b>	IO.Ethernet.IPSelect

Indica o endereço IP ativo. Os valores possíveis são **0**: O endereço principal de IP está selecionado, **1**: O primeiro endereço IP alternativo ou de *backup* está selecionado, **2**: O segundo endereço IP alternativo ou de *backup* está selecionado ou **3**: O terceiro endereço IP alternativo ou de *backup* está selecionado.

Se a Interface **Ethernet** ou **RAS** está conectada, este Tag indica qual dos quatro endereços IP configurados está em uso. Se a Interface está desconectada, este Tag indica qual endereço IP é usado primeiro na próxima tentativa de conexão.

Durante o processo de conexão, se o endereço IP ativo não está disponível, a Interface de Comunicação tenta conectar-se usando o outro endereço IP. Se a conexão com o endereço IP alternativo funcionar, este é configurado como o endereço IP ativo (*switchover* automático).

Para forçar um *switchover* manual, escreva valores de 0 (zero) a três (3) neste Tag. Isto força a reconexão com o endereço IP especificado (**0**: Endereço principal, **1, 2, 3**: Endereços alternativos) se um Driver está atualmente conectado. Se um Driver está desconectado, este Tag configura o endereço IP ativo para a próxima tentativa de conexão.

### IO.Ethernet.IPSwitch

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
--------------------	--------------------

<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Escrita
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	4 (quatro)
<b>Parâmetro N4</b>	1 (um)
<b>Configuração por String</b>	IO.Ethernet.IPSwitch

Qualquer valor escrito neste Tag força um *switchover* manual. Se o endereço principal de IP está ativo, então o primeiro endereço IP alternativo ou de *backup* é ativado, e assim por diante passando por todos os endereços IP alternativos e voltando para o endereço principal até estabelecer uma conexão.

Se um Driver está desconectado, este Tag configura o endereço IP ativo para a próxima tentativa de conexão.

## IO.Ethernet.SocketState

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	4 (quatro)
<b>Parâmetro N4</b>	2 (dois)
<b>Configuração por String</b>	IO.Ethernet.SocketState

A propriedade **Value** deste Tag corresponde a estados do *socket* em um mapa de bits:

- **Bit 0:** 0 (zero, não está em escuta) ou 1 (um, em escuta)
- **Bit 1:** 0 (zero, desconectado) ou 1 (um, conectado)

## Propriedades

Estas propriedades controlam a configuração da Interface **Ethernet**.

### NOTA

A Interface **Ethernet** também é usada pela Interface **RAS**.

## IO.Ethernet.AcceptConnection

☑ Configure em Falso se um Driver não deve aceitar conexões externas, ou seja, se um Driver se comporta como mestre, ou configure em Verdadeiro para habilitar a recepção de conexões, ou seja, se um Driver se comporta como escravo.

## IO.Ethernet.BackupEnable[2,3]

☑ Configure em Verdadeiro para habilitar o endereço IP alternativo ou de *backup*. Se a tentativa de reconectar com o endereço IP principal falhar, um Driver tenta utilizar um endereço IP alternativo ou de *backup*. Configure em Falso para

desabilitar a utilização.

## IO.Ethernet.BackupIP[2,3]

**A** Endereço IP alternativo ou de *backup* de um equipamento remoto. Pode-se utilizar tanto o endereço numérico como o nome de *host* de um equipamento, como por exemplo "192.168.0.7" ou "SERVER2".

## IO.Ethernet.BackupLocalPort[2,3]

**9** Número da porta local a ser utilizada na conexão ao endereço IP alternativo ou de *backup* de um equipamento remoto. Usado apenas se a propriedade **IO.Ethernet.BackupLocalPortEnable** está configurada para Verdadeiro.

## IO.Ethernet.BackupLocalPortEnable[2,3]

**■** Configure em Verdadeiro para forçar o uso de uma porta local específica ao conectar ao endereço IP alternativo ou de *backup* ou configure em Falso para utilizar qualquer porta local disponível.

## IO.Ethernet.BackupPort[2,3]

**9** Número da porta do endereço IP alternativo ou de *backup* de um equipamento remoto, usado juntamente com a propriedade **IO.Ethernet.BackupIP**.

## IO.Ethernet.IPFilter

**A** Lista de endereços IPv4 ou IPv6 separados por vírgula, que define de quais endereços um Driver aceita ou bloqueia conexões. Pode-se utilizar asteriscos, como por exemplo "192.168.\*.\*", ou intervalos, como por exemplo "192.168.0.41-50", em qualquer parte dos endereços IP. Para bloquear um endereço IP ou um intervalos de endereços IP, use o caractere til ("~") no início do endereço, conforme os exemplos a seguir:

- **192.168.0.24**: Aceita apenas conexões do endereço IPv4 192.168.0.24
- **192.168.0.41-50**: Aceita conexões dos endereços IPv4 no intervalo entre 192.168.0.41 e 192.168.0.50
- **192.168.0.\***: Aceita conexões dos endereços IPv4 no intervalo entre 192.168.0.0 e 192.168.0.255
- **fe80:3bf:877::\*:\*** (**expande para fe80:03bf:0877:0000:0000:0000:0000:0000:\***): Aceita conexões de endereços IPv6 no intervalo entre fe80:03bf:0877:0000:0000:0000:0000:0000 e fe80:03bf:0877:0000:0000:0000:0000:ffff:ffff
- **192.168.0.10, 192.168.0.15, 192.168.0.20**: Aceita conexões dos endereços IPv4 192.168.0.10, 192.168.0.15 e 192.168.0.20
- **~192.168.0.95, 192.168.0.\***: Aceita conexões dos endereços IPv4 no intervalo entre 192.168.0.0 e 192.168.0.255, exceto o endereço IPv4 192.168.0.95

Quando um Driver recebe uma tentativa de conexão, a lista de filtros é percorrida sequencialmente da esquerda para a direita, procurando por uma autorização ou bloqueio específico para o endereço IP de onde veio a conexão. Se nenhum elemento da lista corresponde ao endereço IP, a autorização ou bloqueio são ditados pelo último elemento da lista:

- Se o último elemento da lista é uma autorização, como por exemplo "192.168.0.24", então todos os endereços IP não encontrados na lista são bloqueados
- Se o último elemento da lista é um bloqueio, como por exemplo "~192.168.0.24", então todos os endereços IP não encontrados na lista são autorizados

Se um endereço IP aparece em mais de um filtro da lista, o filtro mais à esquerda tem precedência. Por exemplo, no caso de "~192.168.0.95, 192.168.0.\*", o endereço IP 192.168.0.95 se encaixa nas duas regras, mas a regra que vale é a mais à esquerda, "~192.168.0.95", e portanto o endereço IP é bloqueado.

Quando o **IOKit** bloqueia uma conexão, a mensagem "Blocked incoming socket connection from {IP}!" é logada.

No caso de conexões UDP em modo escuta em *broadcast*, em que um Driver pode receber pacotes de diferentes endereços IP, o bloqueio ou permissão é realizado a cada pacote recebido. Se um pacote é recebido de um endereço IP bloqueado, a mensagem "Blocked incoming packet from {IP} (discarding {N} bytes)!" é logada.

## IO.Ethernet.ListenIP

**A** Endereço IP da interface local de rede por onde um Driver efetua e aceita conexões. Deixe esta propriedade vazia para efetuar e aceitar conexões por qualquer interface local de rede.

## IO.Ethernet.ListenPort

**9** Número da porta IP utilizada por um Driver para escutar conexões.

## IO.Ethernet.MainIP

**A** Endereço IP de um equipamento remoto. Pode-se utilizar tanto o endereço numérico como o nome de *host* de um equipamento, como por exemplo "192.168.0.7" ou "SERVER2".

## IO.Ethernet.MainLocalPort

**9** Número da porta local a ser utilizada na conexão ao endereço IP principal de um equipamento remoto. Este valor é usado apenas se a propriedade **IO.Ethernet.MainLocalPortEnable** é igual a Verdadeiro.

## IO.Ethernet.MainLocalPortEnable

**■** Configure em Verdadeiro para forçar o uso de uma porta local específica ao conectar ao endereço IP principal ou configure em Falso para utilizar qualquer porta local disponível.

## IO.Ethernet.MainPort

**9** Número da porta IP em um equipamento remoto, usado em conjunto com a propriedade **IO.Ethernet.MainIP**.

## IO.Ethernet.PingEnable

**■** Configure em Verdadeiro para habilitar o envio de um comando **ping** para o endereço IP de um equipamento remoto, antes de tentar conectar-se ao *socket*. O *time-out* de conexão do *socket* não pode ser controlado, por isto o envio de um comando **ping** antes de conectar-se é uma maneira rápida de detectar se a conexão vai falhar. Configure em Falso para desabilitar o comando **ping**.

## IO.Ethernet.PingTimeoutMs

**9** Tempo de espera por uma resposta de um comando **ping**, em milissegundos.

## IO.Ethernet.PingTries

**9** Número máximo de tentativas de comandos **ping**. O valor mínimo é 1 (um), incluindo o primeiro comando **ping**.

## IO.Ethernet.ShareListenPort

☑ Configure em Verdadeiro para compartilhar a porta de escuta com outros Drivers e processos ou Falso para abrir a porta de escuta em modo exclusivo. Para compartilhar uma porta de escuta com sucesso, todos os Drivers e processos envolvidos devem abrir esta porta em modo compartilhado. Quando uma porta de escuta é compartilhada, cada nova conexão é distribuída para um dos processos que estão escutando. Desta forma, se um Driver Escravo só suporta uma conexão por vez, pode-se utilizar várias instâncias deste Driver escutando na mesma porta, portanto simulando um Driver com suporte a múltiplas conexões.

## IO.Ethernet.SupressEcho

☑ Configure em Verdadeiro para eliminar o eco presente em uma comunicação. O eco é a recepção indesejada de uma cópia exata de todos os pacotes de dados que um Driver enviou para um equipamento.

## IO.Ethernet.Transport

⚠ Define o protocolo de transporte. Os valores possíveis são **T ou TCP**: Utiliza o protocolo TCP/IP ou **U ou UDP**: Utiliza o protocolo UDP/IP.

## IO.Ethernet.UseIPv6

☑ Configure em Verdadeiro para utilizar endereços IPv6 em todas as conexões Ethernet ou configure em Falso para utilizar endereços IPv4 (padrão).

# Configuração da Interface Modem

Esta seção contém informações sobre a configuração dos **Tags de Comunicação** e das **Propriedades** da Interface **Modem** (TAPI).

## Tags de Comunicação

### Tags da Interface Modem (N2/B2 = 3)

Os Tags descritos a seguir permitem controlar e diagnosticar a Interface **Modem** (TAPI) em tempo de execução.

#### IMPORTANTE

Estes Tags estão disponíveis **SOMENTE** enquanto um Driver está em modo **Online**.

## IO.TAPI.ConnectionBaudRate

Tipo de Tag	Tag de Comunicação
Tipo de Acesso	Somente Leitura
Parâmetro N1	-1 (menos um)
Parâmetro N2	0 (zero)
Parâmetro N3	3 (três)
Parâmetro N4	5 (cinco)
Configuração por String	IO.TAPI.ConnectionBaudRate

Indica o valor de *baud rate* da conexão atual. Se o modem não está conectado, retorna o valor 0 (zero).

## IO.TAPI.Dial

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Escrita
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	3 (três)
<b>Parâmetro N4</b>	1 (um)
<b>Configuração por String</b>	IO.TAPI.Dial

Escreva qualquer valor neste Tag para forçar a Interface **Modem** a iniciar uma chamada. Este comando é assíncrono, apenas iniciando o processo de chamada. Pode-se monitorar o Tag **IO.TAPI.IsModemConnected** para detectar quando uma chamada é estabelecida.

## IO.TAPI.HangUp

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Escrita
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	3 (três)
<b>Parâmetro N4</b>	4 (quatro)
<b>Configuração por String</b>	IO.TAPI.HangUp

Qualquer valor escrito neste Tag desliga a chamada atual.

### NOTA

Use este comando apenas quando gerenciar a camada física manualmente ou ao explicitamente tentar forçar um Driver a reiniciar a comunicação. Se a camada física está configurada para reconexão automática, um Driver imediatamente tenta restabelecer a conexão.

## IO.TAPI.IsModemConnected

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	3 (três)
<b>Parâmetro N4</b>	3 (três)
<b>Configuração por String</b>	IO.TAPI.IsModemConnected

Este Tag indica o estado da conexão do modem. Os valores possíveis são **0**: O modem não está conectado, mas pode estar realizando ou recebendo uma chamada externa ou **1**: O modem está conectado e um Driver completou ou recebeu uma chamada externa com sucesso. Enquanto está neste estado, a camada física consegue enviar ou receber dados.

## IO.TAPI.IsModemConnecting

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	3 (três)
<b>Parâmetro N4</b>	6 (seis)
<b>Configuração por String</b>	IO.TAPI.IsModemConnecting

Este Tag indica o estado de conexão do modem, com mais detalhes do que o Tag **IO.TAPI.IsModemConnected**. Os valores possíveis são **0**: O modem não está conectado, **1**: O modem está conectando, ou seja, realizando ou recebendo uma chamada externa, **2**: O modem está conectado. Enquanto está neste estado, a camada física consegue enviar ou receber dados ou **3**: O modem está desconectando a chamada atual.

## IO.TAPI.ModemStatus

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Somente Leitura
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	3 (três)
<b>Parâmetro N4</b>	2 (dois)
<b>Configuração por String</b>	IO.TAPI.ModemStatus

Retorna uma **String** com o estado atual do modem. Os valores possíveis são os seguintes:

- **"No status!":** A Interface **Modem** ainda não foi aberta ou já foi fechada
- **"Modem initialized OK!":** A Interface **Modem** foi inicializada com sucesso
- **"Modem error at initialization!":** Um Driver não conseguiu inicializar a linha do modem. Confira o arquivo de log deste Driver para mais detalhes
- **"Modem error at dial!":** Um Driver não conseguiu começar ou aceitar uma chamada
- **"Connecting...":** Um Driver iniciou uma chamada com sucesso, e está atualmente processando esta chamada
- **"Ringing...":** Indica que o modem está recebendo uma chamada externa, mas ainda não a aceitou
- **"Connected!":** Um Driver conectou-se com sucesso, ou seja, completou ou aceitou uma chamada externa
- **"Disconnecting...":** Um Driver está desligando a chamada atual
- **"Disconnected OK!":** Um Driver desligou a chamada atual
- **"Error: no dial tone!":** Um Driver abortou a chamada porque o sinal de linha disponível não foi detectado
- **"Error: busy!":** Um Driver abortou a ligação porque a linha estava ocupada
- **"Error: no answer!":** Um Driver abortou a chamada porque não recebeu resposta do outro modem
- **"Error: unknown!":** A chamada atual foi abortada por um erro desconhecido

## IO.TAPI.PhoneNumber

<b>Tipo de Tag</b>	Tag de Comunicação
<b>Tipo de Acesso</b>	Leitura ou Escrita
<b>Parâmetro N1</b>	-1 (menos um)
<b>Parâmetro N2</b>	0 (zero)
<b>Parâmetro N3</b>	3 (três)
<b>Parâmetro N4</b>	0 (zero)
<b>Configuração por String</b>	IO.TAPI.PhoneNumber

Este Tag é uma **String** que lê ou modifica o número do telefone utilizado pelo Tag **IO.TAPI.Dial**. Ao modificar este Tag, o novo valor é usado apenas no próximo comando **Dial**.

## Propriedades

Estas propriedades controlam a configuração da Interface **Modem** (TAPI).

## IO.TAPI.AcceptIncoming

**9** Configure em Falso se o modem não pode aceitar chamadas externas, ou seja, se um Driver se comporta como mestre, e configure em Verdadeiro para habilitar a recepção de chamadas, ou seja, se um Driver se comporta como escravo.

## IO.TAPI.ModemID

9 É o número de identificação do modem. Este ID é criado pelo Windows e é usado internamente para identificar o modem dentro de uma lista de equipamentos instalados no computador. Este ID pode não permanecer válido caso o modem seja reinstalado ou a aplicação seja executada em outro computador.

### NOTA

Recomenda-se que esta propriedade seja configurada em 0 (zero), indicando que um Driver deve utilizar o primeiro modem disponível.

## IO.TAPI.PhoneNumber

A O número de telefone utilizado em comandos **Dial**, como por exemplo "0w01234566", em que o caractere "w" força o modem a esperar por um sinal de chamada.

## Configuração da Interface RAS

Esta seção contém informações sobre a configuração dos **Tags de Comunicação** e das **Propriedades** da Interface **RAS**.

### Tags de Comunicação

#### Tags da Interface RAS (N2/B2 = 5)

Atualmente, não existem Tags definidos especificamente para gerenciar a Interface **RAS** em tempo de execução.

### Propriedades

Estas propriedades controlam a configuração da Interface **RAS**.

### NOTA

A Interface **RAS** utiliza a Interface **Ethernet**, que por este motivo também deve ser configurada.

## IO.RAS.ATCommand

A Comando **AT** a ser enviado através do *socket* para forçar um equipamento RAS a realizar uma ligação usando o canal RAS atual, como por exemplo "ATDT6265545".

## IO.RAS.CommandTimeoutSec

9 Tempo de espera pela mensagem **CONNECT** em resposta a um comando **AT**, em segundos.

## Configuração da Interface Serial

Esta seção contém informações sobre a configuração dos **Tags de Comunicação** e das **Propriedades** da Interface **Serial**.

### Tags de Comunicação

#### Tags da Interface Serial (N2/B2 = 2)

Atualmente, não existem Tags definidos especificamente para gerenciar a Interface **Serial** em tempo de execução.

## Propriedades

Estas propriedades controlam a configuração da Interface **Serial**.

### IO.Serial.Baudrate

9 Especifica a taxa de *bauds* da porta serial, como por exemplo 9600.

### IO.Serial.CTSTimeoutMs

9 Tempo de espera pelo sinal **CTS**, em milissegundos. Após o sinal **RTS** ser ligado (**ON**), um temporizador é iniciado para esperar pelo sinal **CTS**. Se este temporizador expira, um Driver aborta o envio de bytes através da porta serial. Disponível apenas quando a propriedade **IO.Serial.RTS** está configurada com o valor **Toggle** e a propriedade **IO.Serial.WaitCTS** está configurada em Verdadeiro.

### IO.Serial.DataBits

9 Especifica o número de bits de dados para a configuração da porta serial. Os valores possíveis são **5**: Cinco bits de dados, **6**: Seis bits de dados, **7**: Sete bits de dados ou **8**: Oito bits de dados.

### IO.Serial.DelayAfterMs

9 Número de milissegundos de atraso após o último byte ter sido enviado através da porta serial, mas antes de desligar (**OFF**) o sinal **RTS**. Disponível apenas quando a propriedade **IO.Serial.RTS** está configurada com o valor **Toggle** e a propriedade **IO.Serial.WaitCTS** está configurada em Falso.

### IO.Serial.DelayBeforeMs

9 Número de milissegundos de atraso após o sinal **RTS** ter sido ligado (**ON**), mas antes dos dados serem enviados. Disponível apenas quando a propriedade **IO.Serial.RTS** está configurada com o valor **Toggle** e a propriedade **IO.Serial.WaitCTS** está configurada em Falso.

### IO.Serial.DTR

A Indica o modo como um Driver lida com o sinal **DTR**. Os valores possíveis são **OFF**: Sinal **DTR** sempre desligado ou **ON**: Sinal **DTR** sempre ligado.

### IO.Serial.InterbyteDelayUs

9 Tempo de espera, em milissegundos (1/1000000 de um segundo), para cada dois bytes enviados pela Interface **Serial**.

### IO.Serial.InterframeDelayMs

9 Tempo de espera, em milissegundos, antes de enviar um pacote após o último pacote enviado ou recebido.

### IO.Serial.Parity

A Especifica a paridade para a configuração da porta serial. Os valores possíveis são **E** ou **Even**: Paridade par, **N** ou **None**: Sem paridade, **O** ou **Odd**: Paridade ímpar, **M** ou **Mark**: Paridade de marca ou **S** ou **Space**: Paridade de espaço.

### IO.Serial.Port

9 Número da porta serial local. Os valores possíveis são **1**: Utiliza a porta COM1, **2**: Utiliza a porta COM2, **3**: Utiliza a porta COM3 ou **n**: Utiliza a porta COMn.

## IO.Serial.RTS

**A** Indica como um Driver lida com o sinal **RTS**. Os valores possíveis são **OFF**: Sinal **RTS** sempre desligado, **ON**: Sinal **RTS** sempre ligado ou **Toggle**: Liga (**ON**) o sinal **RTS** quando está transmitindo dados e desliga (**OFF**) o sinal **RTS** quando não está transmitindo dados.

## IO.Serial.StopBits

**9** Especifica o número de bits de parada para a configuração da porta serial. Os valores possíveis são **1**: Um bit de parada, **2**: Um bit e meio de parada ou **3**: Dois bits de parada.

## IO.Serial.SuppressEcho

**9** Utilize um valor diferente de 0 (zero) para habilitar a supressão de eco ou 0 (zero) para desabilitá-la.

## IO.Serial.WaitCTS

Configure em Verdadeiro para forçar um Driver a esperar pelo sinal **CTS** antes de enviar bytes quando o sinal **RTS** está ligado (**ON**). Disponível apenas quando a propriedade **IO.Serial.RTS** está configurada com o valor **Toggle**.

## Histórico de Revisões do Driver

VERSÃO	DATA	AUTOR	COMENTÁRIOS
2.0.1	03/02/2026	M. Ludwig	<ul style="list-style-type: none"><li>• Driver atualizado para a biblioteca <b>IOKit</b> versão <b>3.0</b> e Visual Studio 2022 (<i>Case 38837</i>).</li></ul>
1.0.1	03/04/2007	A. Quites	<ul style="list-style-type: none"><li>• Versão inicial deste Driver (<i>Case 7873</i>).</li></ul>

**Matriz**

Rua Mostardeiro, 322/Cj. 902, 1001 e  
1002

90430-000 — Porto Alegre — RS

Fone: (+55 51) 3346-4699

Fax: (+55 51) 3222-6226

E-mail: [elipse-rs@elipse.com.br](mailto:elipse-rs@elipse.com.br)

**Filial no Paraná**

Av. Sete de Setembro, 4698/1708

80240-000 — Curitiba — PR

Fone: (+55 41) 4062-5824

E-mail: [elipse-pr@elipse.com.br](mailto:elipse-pr@elipse.com.br)

**Filial no Rio de Janeiro**

Av. José Silva de A. Neto, 200/Bl. 4/Sl.  
109B

22250-044 — Rio de Janeiro — RJ

Fone: (+55 21) 2430-5912

Suporte Técnico: (+55 21) 2430-5963

E-mail: [elipse-rj@elipse.com.br](mailto:elipse-rj@elipse.com.br)

**Filial em São Paulo**

Rua dos Pinheiros, 870/Cj. 141 e 142

05422-001 — São Paulo — SP

Fone: (+55 11) 3061-2828

Fax: (+55 11) 3086-2338

E-mail: [elipse-sp@elipse.com.br](mailto:elipse-sp@elipse.com.br)

**Filial em Minas Gerais**

Rua Antônio de Albuquerque, 156/705

30112-010 — Belo Horizonte — MG

Fone: (+55 31) 4062-5824

E-mail: [elipse-mg@elipse.com.br](mailto:elipse-mg@elipse.com.br)

**Filial em Taiwan**

9F., No.12, Beiping 2nd St., Sanmin Dist.  
807 — Kaohsiung City — Taiwan

Fone: (+886 7) 323-8468

Fax: (+886 7) 323-9656

E-mail: [evan@elipse.com.br](mailto:evan@elipse.com.br)

Consulte nosso website para informações sobre o representante do seu estado.

[www.elipse.com.br](http://www.elipse.com.br)

[kb.elipse.com.br](http://kb.elipse.com.br)

[forum.elipse.com.br](http://forum.elipse.com.br)

[www.youtube.com/elipsesoftware](http://www.youtube.com/elipsesoftware)

[elipse@elipse.com.br](mailto:elipse@elipse.com.br)



Gartner, Cool Vendors in Brazil 2014, April 2014.

Gartner does not endorse any vendor, product or service depicted in its research publications, and does not advise technology users to select only those vendors with the highest ratings. Gartner research publications consist of the opinions of Gartner's research organization and should not be construed as statements of fact. Gartner disclaims all warranties, expressed or implied, with respect to this research, including any warranties of merchantability of fitness for a particular purpose.

**Microsoft Partner**

Gold Independent Software Vendor (ISV)