

SIO.CFG

Archivo:

SIO:CFG_1.0:2:0::

#

COM_PHY_CHANNEL_TYPE:

-Name "sio" -Data1 0 -Data2 0 -Data3 0 -Data4 0 -Data5 0

#

COM_PHY_CHANNEL:

-Name "sio1:" -Type "sio" -Channel 1 -Baudrate 9600 -Parity "none"

-NoOfBits 8 -NoOfStopBits 1.000000 -Duplex "full" -Data1 0 -Data2 0\

-Data3 0 -Data4 0 -Data5 0

-Name "printer1:" -Type "sio" -Channel 2 -Baudrate 9600 -Parity "none"

-NoOfBits 8 -NoOfStopBits 1.000000 -Duplex "full" -Data1 0 -Data2 0\

-Data3 0 -Data4 0 -Data5 0

-Name "sio3:" -Type "sio" -Channel 3 -Baudrate 9600 -Parity "none"

-NoOfBits 8 -NoOfStopBits 1.000000 -Duplex "full" -Data1 0 -Data2 0\

-Data3 0 -Data4 0 -Data5 0

```
-Name "sio4:" -Type "sio" -Channel 4 -Baudrate 9600 -Parity "none"\  
-NoOfBits 8 -NoOfStopBits 1.000000 -Duplex "full" -Data1 0 -Data2 0\  
-Data3 0 -Data4 0 -Data5 0
```

#

COM_TRP_TYPE:

```
-Name "none" -Data1 0 -Data2 0 -Data3 0 -Data4 0 -Data5 0
```

```
-Name "XON/XOFF" -Data1 0 -Data2 0 -Data3 0 -Data4 0 -Data5 0
```

```
-Name "SLIP" -Data1 0 -Data2 0 -Data3 0 -Data4 0 -Data5 0
```

#

COM_TRP:

```
-Name "printer1:" -Type "XON/XOFF" -PhyChannel "printer1:"\  
-HostName "none" -LocalAdress "100.100.100.101"\  
-RemoteAdress "100.100.100.102" -PortNo -1 -Data1 0 -Data2 0 -Data3 0\  
-Data4 0 -Data5 0
```

#

COM_APP_TYPE:

```
-Name "RAP" -Data1 0 -Data2 0 -Data3 0 -Data4 0 -Data5 0 -InitFunc ""\  
-DrvC
```

onfig ""

#

COM_APP:

#

#

#

#

#

#

#

#

#

#

#

Según ChatGPT:

Este archivo es una configuración de comunicaciones serie (SIO) de un controlador ABB (RobotWare / RAPID). Define canales físicos, protocolos de transporte y aplicaciones que usan esos canales.

Voy sección por sección, de arriba a abajo.

1. Encabezado

SIO:CFG_1.0:2:0::

Indica:

Tipo de archivo: SIO (Serial I/O)

Versión del formato: CFG_1.0

Usado por RobotWare para configurar puertos serie RS-232/RS-422.

2. COM_PHY_CHANNEL_TYPE

COM_PHY_CHANNEL_TYPE:

-Name "sio"

Define un tipo de canal físico llamado "sio".

☐ Es el tipo genérico de puerto serie del controlador ABB.

3. COM_PHY_CHANNEL (canales físicos reales)

Aquí se definen los puertos serie disponibles y sus parámetros eléctricos.

Ejemplo:

```
-Name "sio1:" -Type "sio" -Channel 1 -Baudrate 9600
```

Parámetros clave:

Name → Nombre lógico del puerto (ej. sio1:)

Channel → Número de puerto físico (1, 2, 3, 4)

Baudrate → 9600 baudios

Parity → none

NoOfBits → 8 bits de datos

NoOfStopBits → 1 bit de parada

Duplex → full (envío y recepción)

Puertos definidos:

Puerto lógico Canal físico Uso típico

sio1: 1 Comunicación serie genérica

printer1: 2 Impresora o dispositivo externo

sio3: 3 Libre

sio4: 4 Libre

☐☐ Todos usan RS-232 a 9600 8N1.

4. COM_TRP_TYPE (tipos de protocolo)

COM_TRP_TYPE:

-Name "none"

-Name "XON/XOFF"

-Name "SLIP"

Define protocolos de transporte disponibles:

none → sin control de flujo

XON/XOFF → control de flujo por software

SLIP → encapsulación serie (menos común)

5. COM_TRP (transporte activo)

COM_TRP:

-Name "printer1:" -Type "XON/XOFF" -PhyChannel "printer1:"

Aquí se asigna un protocolo a un puerto físico.

Significado:

El puerto printer1:

Usa control de flujo XON/XOFF

Se apoya en el canal físico printer1:

Las direcciones IP indicadas:

-LocalAdress "100.100.100.101"

-RemoteAdress "100.100.100.102"

⚠ No son IP reales en este contexto

→ Son campos heredados del sistema de comunicaciones, no se usan en RS-232.

☐ En la práctica:

> El puerto printer1: está configurado para comunicar con una impresora o equipo serie usando XON/XOFF.

6. COM_APP_TYPE

COM_APP_TYPE:

-Name "RAP"

Define el tipo de aplicación:

RAP → Comunicación usada por programas RAPID

7. COM_APP

COM_APP:

Está vacío → no hay ninguna aplicación RAPID asociada directamente a estos puertos en este archivo.

La comunicación puede ser usada desde RAPID con instrucciones como:

Open "printer1:",\Write;

Write ...

Close;

Resumen rápido

Este archivo:

- Configura 4 puertos serie físicos
- Todos a 9600 baudios, 8N1, full duplex
- El puerto printer1: usa XON/XOFF
- Está pensado para impresora o dispositivo serie externo
- No define aún una aplicación específica, solo la infraestructura

Si quieres, puedo:

Decirte cómo usar printer1: desde RAPID

Explicar qué cable RS-232 usar

Ayudarte a migrarlo a RobotWare moderno

Revisar si sirve para un PLC o lector de códigos

Revision #1

Created 31 December 2025 02:14:09 by Rafael Carbonell Lázaro

Updated 2 January 2026 14:33:37 by Rafael Carbonell Lázaro