1. Ф. NPD\_EXPORT int npd\_prepare(np\_handle \*h, int \*width);

Функция лишняя- подготавливать нечего. Пики сбрасывать нечем. Пики это результат

разгона двигателя. Во время разгона возникают переходные прцессы в сети. Сначала нужно дать движение - резогнать двигатель, а потом Дать команду на сьемку. Я сбросить

могу только помеховый заряд матриц, который я и так сбрасываю лишней сьемкой одной строки.

1. Размер снимка надо рассчитывать по количеству байт в снимке.

Один байт – величина не делимая. Канал оперирует не строками, а байтами. \*Если в канале

произошла ошибка и в принятой строке не будет хватать нескольких байт, то счетчик строк, все равно увеличится на единицу. И проверку работы канала все равно надо вести по количеству байт.

И вы должны проверять кол. возвращенных байт. Проверка по количеству возвращенных строк не

не гарантирует отсутствие ошибок т.к.\*

Количество байт передают в API Windows, и мы не должны изобретать велосипед Тем более что для Вас в программе это принципиально ничего не меняет.

3. В ф. NPD\_EXPORT npd\_image \*npd\_capture(np\_handle \*h, uint32\_t msec); Я опять вижу аргумент uint32\_t msec . Я уже обьяснял, что задавать размер снимка по времени-нельзя:

См. предидущее письмо.

1. Вместо Ф :

NPD\_EXPORT int npd\_prepare(np\_handle \*h, int \*width);

NPD\_EXPORT npd\_image npd\_capture(np\_handle \*h, uint32\_t msec);

Должна быть одна ф.

Arg: handle датчика, указатель на указатель буфера, количество байт для сьемки

NPD\_EXPORT DWORD npd\_get\_bufer(np\_handle, BYTE\*\* bufer , DWORD num)

Tсли вернула не ноль, то это кол. принятых байт

Если вернула ноль, то NPD\_EXPORT int npd\_last\_error(np\_handle \*h); вернет ошибку.

В будующем хотелось бы иметь комментарии к h файлам и изменения, которые там вводятся от версии к версии.