

GtiCommX.dll
v1.6
20-04-2006

DLL de Communication

Orphy GTI – 2 usb

Modification en Vert depuis la version précédente

1. Architecture de la DLL	page 2
2. Fonctions	
2.1. Fonction d'ouverture	page 6
2.2. Récupération de la vitesse USB1 ou USB2	page 7
2.3. Récupération de la version du système	page 7
2.4. Fonction de Fermeture	page 8
2.5. Lancement de la THREAD générale	page 8
2.6. Arrêt de la THREAD générale	page 9
2.7. Etat de la THREAD générale	page 9
2.8. Lancement du Générateur de fonction	page 10
2.9. Arrêt du Générateur de fonction	page 10
2.10. Lancement de l'acquisition	page 11
2.11. Arrêt de l'acquisition	page 11
2.12. Réception de données	page 12
2.13. Nombre de données de L'acquisition Lente	page 13
2.14. Reçoit les données de L'acquisition Lente	page 13
2.15. Envoi de données de L'acquisition Lente	page 14
2.16. Etat du buffer d'envoi de L'acquisition Lente	page 14
2.17. Arrêt de L'acquisition Lente	page 15
2.18. Changement de Vitesse	page 15
3. Paramètres et Structures	
3.1. Générateur (<i>DATA_GENERATEUR</i>)	page 17
3.2. Acquisition RAPIDE (<i>DATA_ACQUISITION</i>)	page 17
3.2.1. Configuration des voies (<i>ACQUISITION_VOIE</i>)	page 17
3.2.2. configuration du trig / pretrig (<i>ACQUISITION_TRIG</i>)	page 18
3.2.3. Configuration de l'acquisition (<i>DATA_CONFIG</i>)	page 18
3.3. Récupération de donnée (<i>DATA_GTI</i>)	page 19
3.4. Transfert Divers (<i>DATA_CANAL</i>)	page 19
4. Divers	
4.1. Exemple de rapatriement rapide.	page 21
4.2. Déclaration des fonctions	page 22

ARCHITECTURE

Le GTI-2 est composé de :

- Un système d'acquisition Lent.
- Un système d'acquisition Rapide.
- Un Générateur de Fonction.

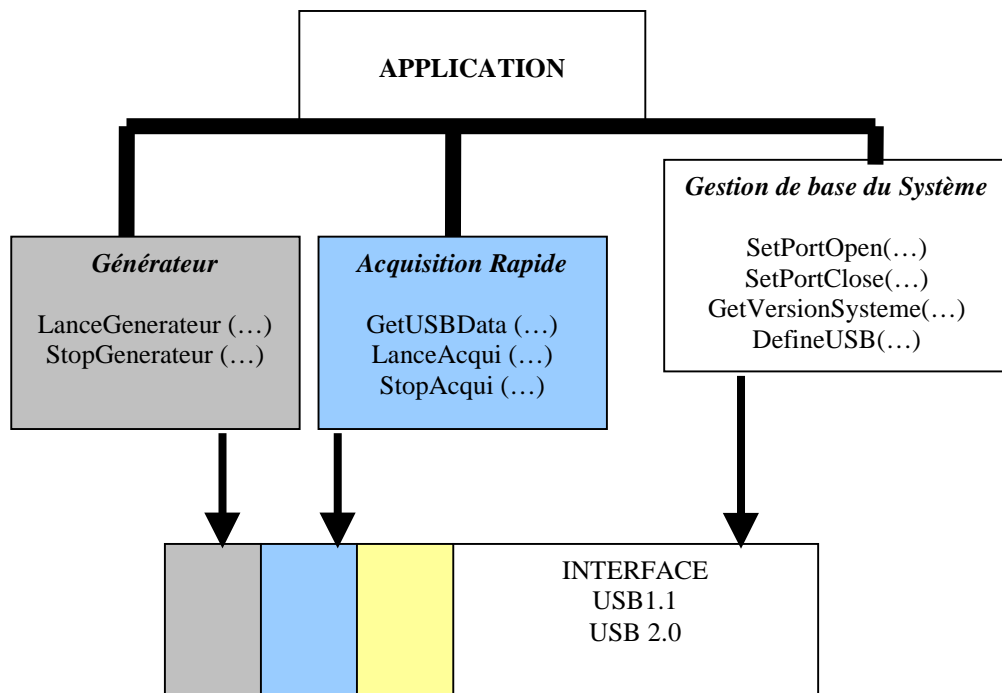
Le jeu de commande pour la voie lente est basé sur le protocole GTS2 (cf : xxxxxxxxx.doc). Une liaison série émulée permet de faire la liaison.

On a deux modes de fonctionnement bien distincts :

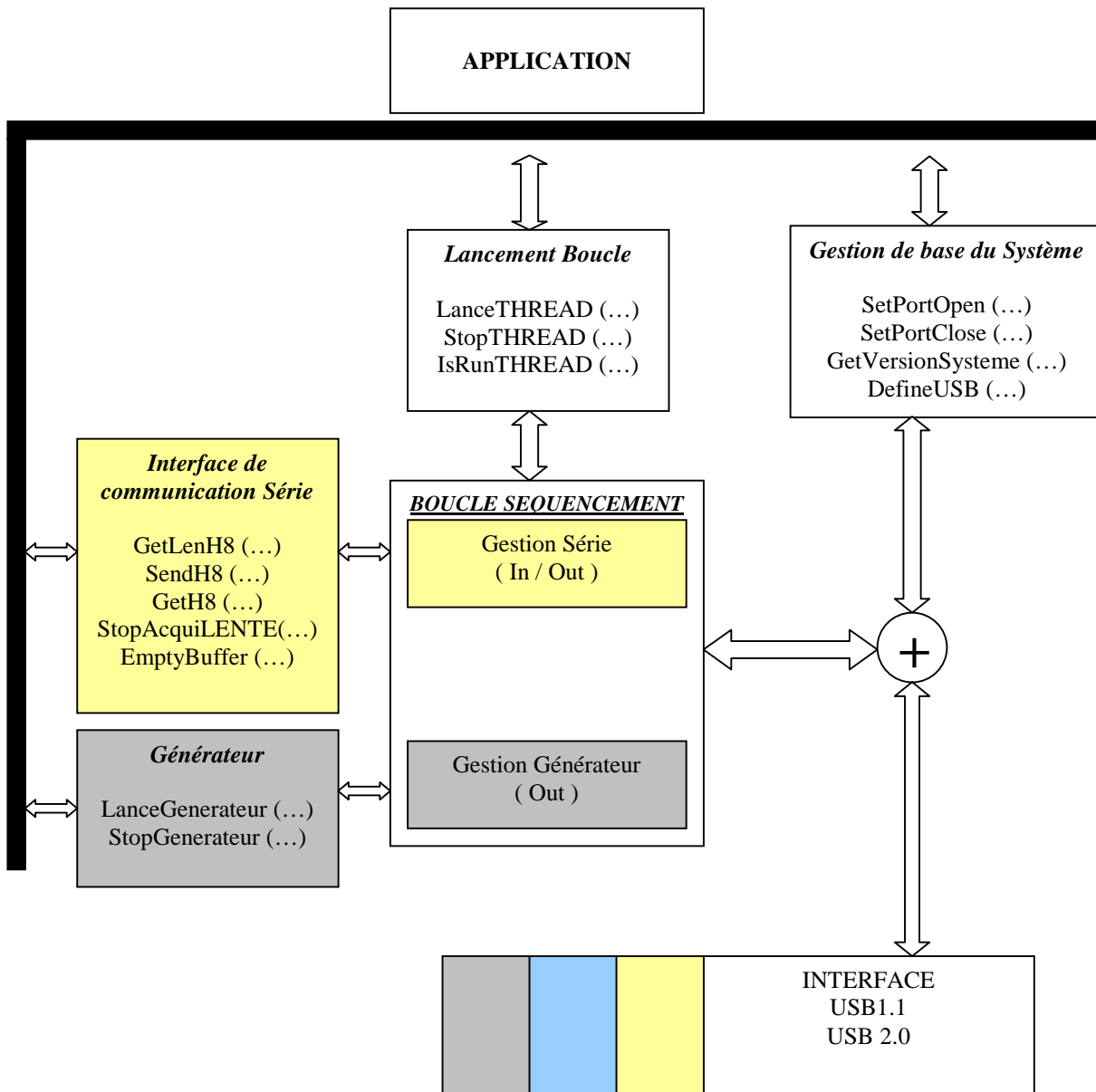
MODE 1 : Système d'acquisition Rapide et / ou Générateur de Fonction.

MODE 2 : Système d'acquisition Lent et / ou Générateur de Fonction.

MODE 1 : Système d'acquisition Rapide et / ou Générateur de Fonction



MODE 2 : Système d'acquisition Lent et / ou Générateur de Fonction



FONCTIONS

FONCTIONS D'OUVERTURE

SetPortOpen

- Appel en *_stdcall*

handle SetPortOpen

```
(  
    BSTR strDeviceName    // Nom du système à ouvrir.  
)
```

_SetPortOpen

- Appel en *__declspec(dllimport)*

handle _SetPortOpen

```
(  
    BSTR strDeviceName    // Nom du système à ouvrir.  
)
```

Fonction :

Cette fonction permet de créer une instance de communication USB vers le périphérique.

Paramètres :

- StrDeviceName : Nom du système à ouvrir. C'est une chaîne de caractères (UNICODE).

Valeur retournée :

Si elle est non nulle, c'est que l'ouverture du périphérique c'est bien passée.

REMARQUE

Le Nom du Système est nommé «OrphyGTI2- » suivi du numéro de connexion (0 à 10).
Ce numéro représente l'indice du système connecté :

Exemple :

Si l'on connecte un seul GTI2, le numéro sera 0
donc : strDeviceName = "OrphyGTI2-0"

Si l'on connecte deux GTI2

On pourra accéder soit au premier, soit au deuxième
donc :

strDeviceName = "OrphyGTI2-0" pour le premier
et strDeviceName = "OrphyGTI2-1" pour le second

A noter : l'ordre peut être aléatoire et ne dépend que du système d'exploitation.

RECUPERATION DU TYPE DE TRANSFERT

DefineUSB • Appel en *_stdcall*

```
long DefineUSB
(
    HANDLE hHandle    // handle du périphérique à fermer.
)
```

_DefineUSB • Appel en *_stdcall*

```
long _DefineUSB
(
    HANDLE hHandle    // handle du périphérique à fermer.
)
```

Fonction :

Cette fonction permet de récupérer de connaître le type de connexion USB.

Paramètres :

- HANDLE: Handle du système. Elle est donnée par la fonction *_SetPortOpen*.
- Valeur retournée :
 - 1 USB1.1 - valeurs d'acquisition retournée sur 64 octets
 - 2 USB2.0 - valeurs d'acquisition retournée sur 512 octets

RECUPERATION DE LA VERSION DU SYSTEME

GetVersionSysteme • Appel en *_stdcall*

```
long GetVersionSysteme
(
    HANDLE hHandle    // handle du périphérique
    ,char *strVersion  // Adresse de la chaîne de retour ;
)
```

_ GetVersion • Appel en *__declspec(dllimport)*

```
long _ GetVersion
(
    HANDLE hHandle    // handle du périphérique à fermer.
    ,char *strVersion  // Adresse de la chaîne de retour ;
)
```

Fonction :

Cette fonction permet de récupérer la version du Firmware implanté dans le système.

Paramètres :

- HANDLE: Handle du système. Elle est donnée par la fonction *_SetPortOpen*.
- StrVersion : Pointeur vers une chaîne de caractère (la version y sera stockée)

Valeur retournée :

Si 1 alors la fonction c'est bien passée sinon, erreur de communication.

FONCTIONS DE FERMETURE

SetPortClose • Appel en *_stdcall*

Long SetPortClose

```
(  
    HANDLE hHandle    // handle du périphérique à fermer.  
)
```

_SetPortClose • Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _SetPortClose

```
(  
    HANDLE hHandle    // handle du périphérique à fermer.  
)
```

Fonction :

Cette fonction permet de fermer le périphérique.

Paramètres :

➤ HANDLE: Handle du système. Elle est donnée par la fonction *_SetPortOpen*.

Valeur retournée :

La valeur retournée est toujours 1 .

LANCEMENT DU PROCESS

LanceTHREAD • Appel en *_stdcall*

Long LanceTHREAD

```
(  
    HANDLE hHandle          // handle du périphérique.  
)
```

_LanceTHREAD • Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _LanceTHREAD

```
(  
    HANDLE hHandle          // handle du périphérique.  
)
```

Paramètres :

➤ Hhandle : Handle du système. Elle est donnée par la fonction *SetPortOpen*.

Valeur retournée :

Si 0 : soit la fonction a détecté une erreur de Communication, soit aucune trame n'a été reçue.

Si >0 : Renvoi l'adresse du process ainsi lancé. (ne sert pas !)

Fonction :

Cette fonction permet de lancer la boucle de séquencement des différentes commandes USB.

ARRET DU PROCESS

StopTHREAD • Appel en *_stdcall*

Long StopTHREAD
(
)

_StopTHREAD • Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _StopTHREAD
(
)

Fonction :
Cette fonction permet d'arrêter la boucle de séquençement des différentes commandes USB.

ETAT DU PROCESS

IsRunTHREAD • Appel en *_stdcall*

Long IsRunTHREAD
(
)

_IsRunTHREAD • Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _IsRunTHREAD
(
)

Valeur retournée :
1 si une boucle de séquençement est en cours ; 0 le cas échéant.

Fonction :
Cette fonction permet de lancer la boucle de séquençement des différentes commandes USB.

LANCEMENT DU GENERATEUR

LanceGenerateur

- Appel en *_stdcall*

Long LanceGenerateur

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    , UCHAR Loop             //  
    , DATA_GENERATEUR *PTransfer  //  
)
```

_LanceGenerateur

- Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _LanceGenerateur

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    , UCHAR Loop             //  
    , DATA_GENERATEUR *PTransfer  //  
)
```

Paramètres :

- hHandle: Handle du système. Elle est donnée par la fonction SetPortOpen.
- Loop : si Loop = 0 alors lancement en mode « mono coup » sinon lancement en boucle.
- PTransfer : Pointeur vers la structure de Communication de type DATA_ACQUISITION.

Valeur retournée :

Si 0 alors la fonction c'est bien passée sinon, erreur de communication.

Fonction :

Cette fonction permet de déclencher le générateur.

ARRET DU GENERATEUR

StopGenerateur

- Appel en *_stdcall*

Long StopGenerateur

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
)
```

_StopGenerateur

- Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _StopGenerateur

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
)
```

Paramètres :

- hHandle: Handle du système. Elle est donnée par la fonction SetPortOpen.

Fonction :

Cette fonction permet d'arrêter le générateur si celui-ci était configuré en mode « boucle ».

LANCEMENT DE L'ACQUISITION

LanceAcqui

- Appel en *_stdcall*

Long LanceAcqui

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    , DATA_ACQUISITION *PTransfer //  
)
```

_LanceAcqui

- Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _LanceAcqui

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    , DATA_ACQUISITION *PTransfer //  
)
```

Paramètres :

- hHandle: Handle du système. Elle est donnée par la fonction SetPortOpen.
- PTransfer : Pointeur vers la structure de Communication de type DATA_ACQUISITION.

Valeur retournée :

Si 1 alors la fonction c'est bien passée sinon, erreur de communication.

Fonction :

Cette fonction permet de déclencher le début de l'acquisition.

ARRET DE L'ACQUISITION

StopAcqui

- Appel en *_stdcall*

Long StopAcqui

```
(  
    HANDLE hHandle // handle du périphérique.  
)
```

_StopAcqui

- Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _StopAcqui

```
(  
    HANDLE hHandle // handle du périphérique.  
)
```

Paramètres :

- HANDLE: Handle du système. Elle est donnée par la fonction SetPortOpen.

Valeur retournée :

Si 1 alors la fonction c'est bien passée sinon, erreur de communication.

Fonction :

Cette fonction permet d'arrêter l'acquisition en cours.

RECEPTION DE DONNEES

GetUSBData

- Appel en *_stdcall*

Long GetUSBData

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    , DATA_GTI *pTransfer   // Paramètre de communication  
    , DATA_ACQUISITION *pTransfer2 // Type de réception.  
)
```

_GetUSBData

- Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _GetUSBData

```
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    , DATA_GTI *pTransfer   // Paramètre de communication  
    , DATA_ACQUISITION *pTransfer2 // Type de réception.  
)
```

Paramètres :

- Hhandle : Handle du système. Elle est donnée par la fonction SetPortOpen.
- PTransfer : Pointeur vers la structure de Communication de type DATA_GTI.
- Ptransfer2 : Pointeur vers la structure de Communication de type DATA_ACQUISITION.

Valeur retournée :

Si 0 : soit la fonction a détecté une erreur de Communication, soit aucune trame n'a été reçue.

Si >0 : Nombre de points total récupéré (lDataLen1 + lDataLen2 + lDataLen3 + lDataLen4) de DATA_GTI

Fonction :

Cette fonction permet de récupérer les trames acquises et contenues dans le système.

NOMBRE DE DONNEES - H8 - A PRENDRE

GetLenH8 • Appel en *_stdcall*

Long GetLenH8

(
)

_GetLenH8 • Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _GetLenH8

(
)

Fonction :

Cette fonction permet de récupérer le nombre de données disponibles dans le buffer de la voie de communication H8.

RECUPERE LES DONNEES - H8 -

GetH8 • Appel en *_stdcall*

Long GetH8

(
 UCHAR *BufferSend //
 ,long LenBuffer //
 ,BYTE UNICODE // toujours à 0
)

_GetH8 • Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _GetH8

(
 UCHAR *BufferSend // (donnée de type BYTE)
 ,long LenBuffer //
 ,BYTE UNICODE // toujours à 0
)

Paramètres :

- PTransfer : Pointeur vers le buffer de transfert .
- LenBuffer : Nombre de données a récupérer. (ex : 512 ou 1024)

Fonction :

Cette fonction permet de récupérer les données dans le buffer de la voie de communication H8.

ENVOI DES DONNEES VERS LE - H8 -

SendH8 • Appel en *_stdcall*

SendH8
(
 DATA_CANAL *pBuffer // (donnée de type DATA_CANAL)
)

_SendH8 • Appel en *__declspec(dllimport)*

_SendH8
(
 DATA_CANAL *pBuffer // (donnée de type DATA_CANAL)
)

Paramètres :

➤ BufferSend: Message a envoyer vers le H8 .

Fonction :

Cette fonction permet d'envoyer les données dans le buffer de la voie de communication H8.

ETAT DU BUFFER DE TRANSMISSION - H8 -

EmptyBuffer • Appel en *_stdcall*

Long EmptyBuffer
(
)

_EmptyBuffer • Appel en *__declspec(dllimport)*

Long _EmptyBuffer
(
)

Fonction :

Cette fonction permet de connaître le nombre de données en cours d'envoi dans le buffer de transmission.

ARRET DE L'ACQUISITION LENTE

StopAcquiLENTE • Appel en *_stdcall*

```
StopAcquiLENTE  
(  
)
```

_StopAcquiLENTE • Appel en *__declspec(dllimport)*

```
_StopAcquiLENTE  
(  
)
```

Fonction :

Arrêt d'acquisition Lente. Cela va mettre en pause l'envoi de donnée.

CHANGEMENT DE VITESSE

ChangeVitesse • Appel en *_stdcall*

```
ChangeVitesse  
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    ,long Vitesse             // Vitesse de transmission Choisie  
)
```

_ChangeVitesse • Appel en *__declspec(dllimport)*

```
_ChangeVitesse  
(  
    HANDLE hHandle           // handle du périphérique.  
    ,long Vitesse             // Vitesse de transmission Choisie  
)
```

Paramètres :

- Hhandle : Handle du système. Elle est donnée par la fonction SetPortOpen.
- Vitesse : Vitesse = 0 : Changement à 9600Bauds // Vitesse = 1 : Changement à 125000 Bauds .

Fonction :

Permet de Changer la vitesse de transmissions Interne au GTI2 entre les Deux Processeurs. Par défaut, la vitesse est paramétrée à 125000Bauds

PARAMETRES ET STRUCTURES

GENERATEUR

On peut choisir soit une fréquence de génération 48Mhz, soit un timer 16bits configurable avec une base de temps de 12MHz ou 4MHz . Dans le cas de l'utilisation du timer 16bits, il faut toujours choisir la base de temps (clock) la plus faible.

$$\text{fréquence de génération} = (\text{base de temps}) / (65536 - \text{Reload})$$

Début Structure DATA_GENERATEUR

NbreData // nombre de données envoyées - (donnée type LONG)
BaseDeTemps // 0 (48MHz) ou 1 (12MHz) ou 2 (4MHz) - (donnée type BYTE)
Reload // Subdivision de la base de temps - (donnée type LONG) 0 si 48MHz
BufferOut[16000] // Signal - (donnée type LONG)

Fin Structure

Exemple :

```
for(i=0;i<48;i++) USB.DataGenerateur.BufferOut[i]=Sinus2[i]
USB.DataGenerateur.NbreData=48 // Nombre de données

USB.DataGenerateur.Reload=0 // pas de subdivision
USB.DataGenerateur.BaseDeTemps=0 // 48MHz

USB.DataGenerateur.Reload=65535 //
USB.DataGenerateur.BaseDeTemps=1 // F = 12MHz (12MHz / (1)

USB.DataGenerateur.Reload=65523 //
USB.DataGenerateur.BaseDeTemps=1 // F = 1MHz (12MHz / (65536-65523))
```

ACQUISITION RAPIDE - CONFIGURATION

Ces convertisseurs AD ont la particularité de pouvoir s'auto-calibrer. La documentation technique recommande d'effectuer un calibrage à chaque fois que l'on change la base de temps. Je n'ai pas pu tester son efficacité donc à voir.

Par contre il est primordial d'effectuer cette auto-calibrage à chaque fois que l'on change le calibre (en fait on change la référence interne du convertisseur).

Cette auto-calibrage se lance par :

$$\text{Calibrage} = 1$$

Une fois ce calibrage effectué, l'acquisition est lancée immédiatement.

Début Structure DATA_ACQUISITION

Calibrage // (0) pas de calibrage (1) calibrage - (donnée type BYTE)
Voie[4] // Tableau de configuration des voies - (de type ACQUISITION_VOIE)
Config // Configuration du système - (de type ACQUISITION_CONFIG)
Trig // Configuration du TRIG - (de type ACQUISITION_TRIG)

Fin Structure

CONFIGURATION DES VOIES

L'ORPHY GTI2 possède 4 canaux d'acquisitions rapides simultanées. Chacun de ces canaux est configuré soit en mode unipolaire, soit en mode différentielle. Chacun de ces canaux possèdent un calibre +/-15V et un calibre +/-7,5V.

Début Structure ACQUISITION_VOIE

On // (0) voie inhibée (1) voie activée - (donnée type BYTE)
Calibre // (0) calibre +/- 15V (1) calibre +/- 7.5V - (donnée type BYTE)
Differentiel // (0) Mode unipolaire (1) Mode différentiel - (donnée type BYTE)

Fin Structure

CONFIGURATION DU TRIG / PRETRIG

Début Structure ACQUISITION_TRIG

TrigOn // (0) pas de TRIG (1-2-3 ou 4) TRIG sur la voie sélectionnée - (donnée type BYTE)
PreTrigOn // PRETRIG activé (Activation du TrigOn nécessaire !)
FrontMontant // (0) Front descendant (1) Front Montant - (donnée type BYTE)
Valeur // Valeur du seuil de trig (12bits) - (donnée type LONG)

Fin Structure

PRE-TRIG → QUELQUES EXPLICATIONS

Le pretrig fonctionne de la façon suivante :

Lorsqu'on lance l'acquisition, on lance un Timer (16bits). Dans le programme principal, on teste si le trig est arrivé pendant que le timer n'a pas débordé. Si c'est le cas l'acquisition se termine normalement.

Si le timer déborde alors que le trig n'est pas arrivé, on stoppe l'acquisition, on reset les fifos, on relance l'acquisition et le timer 1 et ainsi de suite... ce temps d'arrêt n'est pas négligeable (environ 10µs), donc il se peut que le système ne voit pas le trig, surtout dans les faibles bases de temps.

Pretrig à préciser

CONFIGURATION DE L'ACQUISITION

Lec ADC sont des ADC rapides et par conséquent ne peuvent pas "tourner" à des fréquences inférieures à 10kHz. Afin de pouvoir faire des acquisitions avec des bases de temps inférieures, il faut configurer le timer avec la valeur la supérieure ou égale à 10kHz (**BaseDeTemps = 2MHz / Reload = 56**) et modifier la variable UnSurN

La fréquence d'échantillonnage est déterminée par :

$$\text{Fech} = \text{base de temps} / (256 - \text{Reload})$$

Début Structure ACQUISITION_CONFIG

BaseDeTemps // (0) 6MHz (1) 2MHz (2) 10MHz - (donnée type BYTE)

Reload // Subdivision de la base de temps - (donnée type BYTE) uniquement pour 6 MHz et 2MHz

UnSurN // Rapatrie 1 point sur N - (donnée type LONG)

Fin Structure

Exemples :

Fech = 1MHz	Fech = 100KHz	Fech = 1KHz
BaseDeTemps= 1 (2MHz)	BaseDeTemps= 1 (2MHz)	BaseDeTemps= 1 (2MHz)
Reload = 254	Reload = 236	Reload = 56
UnSurN = 1	UnSurN = 1	UnSurN = 10

Fréquences possibles :

10 MHz	3MHz	1.5MHz	1MHz	750KHz	600KHz	500KHz
6MHz	2MHz	1.2MHz	857KHz	666KHz	545KHz	etc ...

STRUCTURE DE RECUPERATION DE DONNEES

Début Structure DATA_GTI

IDataLen1 // longueur du tableau de données reçues sur la voie 1 - (donnée type LONG)

IDataLen2 // longueur du tableau de données reçues sur la voie 2 - (donnée type LONG)

IDataLen3 // longueur du tableau de données reçues sur la voie 3 - (donnée type LONG)

IDataLen4 // longueur du tableau de données reçues sur la voie 4 - (donnée type LONG)

bBufferIn1[256] // Données de la voie 1 - (donnée type LONG)

bBufferIn2[256] // Données de la voie 2 - (donnée type LONG)

bBufferIn3[256] // Données de la voie 3 - (donnée type LONG)

bBufferIn4[256] // Données de la voie 4 - (donnée type LONG)

Fin Structure

STRUCTURE DE COMMUNICATION PIPE

Début Structure DATA_CANAL

IDataLen // longueur du tableau de données reçues - (donnée type LONG)

bBuffer [512] // Données de la voie 1 - (donnée type BYTE)

Fin Structure

DIVERS

Exemple de connexion :

```
hHandle= SetPortOpen("OrphyGTI-0")
Si hHandle ≠ 0
  GetVersion(hHandle,Buffer)
  LanceTHREAD(hHandle)
  -
  -
  protocole serie
  -
  -
  StopTHREAD(hHandle)

DataAcqui.Calibrage = yes
LanceAcqui(hHandle,adresseof(DataAcqui))
Faire
  LenUSBData = GetUSBData(hHandle,&DataGTI,&DataAcqui)
  Si LenUSBData different de 0 alors
    Pour i = 1 à LenUSBData
      Yea[0]=TensionCalcul(USB.DataGTI.bBufferIn1[i])
      Yea[1]=TensionCalcul(USB.DataGTI.bBufferIn2[i])
      Yea[2]=TensionCalcul(USB.DataGTI.bBufferIn3[i])
      Yea[3]=TensionCalcul(USB.DataGTI.bBufferIn4[i])
      Affiche(Xn,YEA[0], YEA[1], YEA[2], YEA[3])
    i suivant
  Fin de Si
Jusqu'à la fin de l'acquisition
  StopAcqui(hHandle);
SetPortClose(hHandle)
```

Déclaration VB

```
Declare Function DefineUSB Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long) As Long
Declare Function SetPortOpen Lib "GtiCommX" (ByVal strVersion As String) As Long
Declare Function SetPortClose Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long) As Long
Declare Function GetVersionSysteme Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long, ByRef strVersion As String) As Long
Declare Sub StopTHREAD Lib "GtiCommX" ()
Declare Function IsRunTHREAD Lib "GtiCommX" () As Long
Declare Function LanceTHREAD Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long) As Long
Declare Function GetUSBData Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long, ByRef pTransfer As DATA_GTI, ByRef pTransfer2 As DATA_ACQUISITION) As Long
Declare Function LanceAcqui Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long, ByRef pTransfer As DATA_ACQUISITION) As Long
Declare Function StopAcqui Lib "GtiCommX" (ByRef Data As DATA_CANAL) As Long
Declare Function GetLenH8 Lib "GtiCommX" () As Long
Declare Function EmptyBuffer Lib "GtiCommX" () As Long
Declare Sub StopAcquiLENTE Lib "GtiCommX" ()
Declare Sub SendH8 Lib "GtiCommX" (ByRef Data As DATA_CANAL)
Declare Function GetH8 Lib "GtiCommX" (ByRef Data As DATA_CANAL, ByVal LenBuffer As Long, ByVal Unicode As Byte) As Long
Declare Function EmptyBuffer Lib "GtiCommX" () As Long
Declare Sub StopGénérateur Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long)
Declare Function LanceGénérateur Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long, ByVal Boucle As Long, ByRef SignalOut As DATA_GENERATEUR) As Long
Declare Function ChangeVitesse Lib "GtiCommX" (ByVal hHandle As Long, ByVal Vitesse As Long) As Long
```

Déclaration VC++

```
extern "C" __declspec(dllimport) long _SetPortClose (HANDLE hHandle);
extern "C" __declspec(dllimport) HANDLE _SetPortOpen (BSTR strDeviceName);
extern "C" __declspec(dllimport) long _GetVersion (HANDLE hHandle, char *strVersion);
extern "C" __declspec(dllimport) long _GetUSBData (HANDLE hHandle, DATA_GTI *pTransfer, DATA_ACQUISITION *pTransfer2);
extern "C" __declspec(dllimport) long _LanceAcqui (HANDLE hHandle, DATA_ACQUISITION *pTransfer);
extern "C" __declspec(dllimport) long _StopAcqui (HANDLE hHandle);
extern "C" __declspec(dllimport) long _GetPipe (HANDLE hHandle, char *Buffer1, long LenSend, long Canal);
extern "C" __declspec(dllimport) long _SendPipe (HANDLE hHandle, char *Buffer1, long LenSend, long Canal);
extern "C" __declspec(dllimport) long _LanceTHREAD (HANDLE hHandle);
extern "C" __declspec(dllimport) void _StopTHREAD ();
extern "C" __declspec(dllimport) long _IsRunTHREAD ();
extern "C" __declspec(dllimport) void _SendH8 (unsigned char *pBuffer, long LenBuffer);
extern "C" __declspec(dllimport) long _GetH8 (unsigned char *BufferSend, long LenBuffer, BYTE UNICODE);
extern "C" __declspec(dllimport) long _GetLenH8 ();
extern "C" __declspec(dllimport) long _LanceGénérateur (HANDLE hHandle, UCHAR Loop, DATA_GENERATEUR* Générateur);
extern "C" __declspec(dllimport) long _EmptyBuffer ();
extern "C" __declspec(dllimport) void _StopAcquiLENTE ();
extern "C" __declspec(dllimport) long _ChangeVitesse (HANDLE hHandle, long Vitesse);
```

Déclaration DELPHI

```
implementation
function DoEvents; external 'GTICOMMX.DLL';
function _SetPortClose; external 'GTICOMMX.DLL';
function _SetPortOpen; external 'GTICOMMX.DLL';
function _GetVersion; external 'GTICOMMX.DLL';
function _GetUSBData; external 'GTICOMMX.DLL';
function _LanceAcqui; external 'GTICOMMX.DLL';
function _StopAcqui; external 'GTICOMMX.DLL';
function _LanceTHREAD; external 'GTICOMMX.DLL';
function _StopTHREAD; external 'GTICOMMX.DLL';
function _IsRunTHREAD; external 'GTICOMMX.DLL';
function _EmptyBuffer; external 'GTICOMMX.DLL';
procedure _SendH8; external 'GTICOMMX.DLL';
function _GetH8; external 'GTICOMMX.DLL';
function _GetLenH8; external 'GTICOMMX.DLL';
function _StopAcquiLENTE; external 'GTICOMMX.DLL';
function _GetPipe; external 'GTICOMMX.DLL';
function _SendPipe; external 'GTICOMMX.DLL';
function _LanceGénérateur; external 'GTICOMMX.DLL';
function _StopGénérateur; external 'GTICOMMX.DLL';
function _ChangeVitesse; external 'GTICOMMX.DLL';
END.
```