

PXI8811 同步采集卡

WIN2000/XP 驱动程序使用说明书



阿尔泰科技发展有限公司

产品研发部修订

请您务必阅读《[使用纲要](#)》，他会使您事半功倍！

目 录

| | |
|---|----|
| 目 录..... | 1 |
| 第一章 版权信息与命名约定..... | 1 |
| 第一节、版权信息..... | 1 |
| 第二节、命名约定..... | 2 |
| 第二章 使用纲要..... | 2 |
| 第一节、使用上层用户函数，高效、简单..... | 2 |
| 第二节、如何管理设备..... | 2 |
| 第三节、如何用非空查询方式取得AD数据..... | 2 |
| 第四节、如何用半满查询方式取得AD数据..... | 3 |
| 第五节、如何用Dma直接内存方式取得AD数据..... | 3 |
| 第六节、哪些函数对您不是必须的..... | 7 |
| 第三章 PXI设备操作函数接口介绍..... | 7 |
| 第一节、设备驱动接口函数总列表（每个函数省略了前缀“PXI8811_”）..... | 8 |
| 第二节、设备对象管理函数原型说明..... | 9 |
| 第三节、AD程序查询方式采样操作函数原型说明..... | 11 |
| 第四节、AD直接内存存取DMA方式采样操作函数原型说明..... | 15 |
| 第五节、AD硬件参数保存与读取函数原型说明..... | 18 |
| 第四章 硬件参数结构..... | 20 |
| 第一节、AD硬件参数介绍（PXI8811_PARA_AD）..... | 20 |
| 第二节、AD采样的实际硬件参数（PXI8811_STATUS_AD）..... | 21 |
| 第三节、DMA 状态参数结构（PXI8811_STATUS_DMA）..... | 22 |
| 第五章 数据格式转换与排列规则..... | 22 |
| 第一节、AD原码LSB数据转换成电压值的换算方法..... | 22 |
| 第二节、AD采集函数的ADBuffer缓冲区中的数据排放规则..... | 22 |
| 第三节、AD测试应用程序创建并形成的数据文件格式..... | 23 |
| 第六章 上层用户函数接口应用实例..... | 23 |
| 第一节、简易程序演示说明..... | 23 |
| 第二节、高级程序演示说明..... | 24 |
| 第七章 高速大容量、连续不间断数据采集及存盘技术详解..... | 24 |
| 第一节、使用程序查询方式实现该功能..... | 25 |
| 第二节、使用DMA方式实现该功能..... | 26 |
| 第八章 共用函数介绍..... | 26 |
| 第一节、公用接口函数总列表（每个函数省略了前缀“PXI8811_”）..... | 26 |
| 第二节、PXI内存映射寄存器操作函数原型说明..... | 27 |
| 第三节、IO端口读写函数原型说明..... | 32 |
| 第四节、线程操作函数原型说明..... | 34 |

第一章 版权信息与命名约定

第一节、版权信息

本软件产品及相关套件均属北京阿尔泰科技发展有限公司所有，其产权受国家法律绝对保护，除非本公司书面允许，其他公司、单位、我公司授权的代理商及个人不得非法使用和拷贝，否则将受到国家法律的严厉制裁。您若

需要我公司产品及相关信息请及时与当地代理商联系或直接与我们联系, 我们将热情接待。

第二节、命名约定

一、为简化文字内容, 突出重点, 本文中提到的函数名通常为基本功能名部分, 其前缀设备名如 PXIxxxx_则被省略。如 PXI8811_CreateDevice 则写为 CreateDevice。

二、函数名及参数中各种关键字缩写规则

| 缩写 | 全称 | 汉语意思 | 缩写 | 全称 | 汉语意思 |
|------|---------------------------|--------|-----|---------------------------|-------------------|
| Dev | Device | 设备 | DI | Digital Input | 数字量输入 |
| Pro | Program | 程序 | DO | Digital Output | 数字量输出 |
| Int | Interrupt | 中断 | CNT | Counter | 计数器 |
| Dma | Direct Memory Access | 直接内存存取 | DA | Digital convert to Analog | 数模转换 |
| AD | Analog convert to Digital | 模数转换 | DI | Differential | (双端或差分) 注: 在常量选项中 |
| Npt | Not Empty | 非空 | SE | Single end | 单端 |
| Para | Parameter | 参数 | DIR | Direction | 方向 |
| SRC | Source | 源 | ATR | Analog Trigger | 模拟量触发 |
| TRIG | Trigger | 触发 | DTR | Digital Trigger | 数字量触发 |
| CLK | Clock | 时钟 | Cur | Current | 当前的 |
| GND | Ground | 地 | OPT | Operate | 操作 |
| Lgc | Logical | 逻辑的 | ID | Identifier | 标识 |
| Phys | Physical | 物理的 | | | |

以上规则不局限于该产品。

第二章 使用纲要

第一节、使用上层用户函数, 高效、简单

如果您只关心通道及频率等基本参数, 而不必了解复杂的硬件知识和控制细节, 那么我们强烈建议您使用上层用户函数, 它们就是几个简单的形如Win32 API的函数, 具有相当的灵活性、可靠性和高效性。诸如[InitDeviceAD](#)、[InitDeviceProAD](#)、[InitDeviceDmaAD](#)、[ReadDeviceProAD-Npt](#)等。而底层用户函数如[WriteRegisterULong](#)、[ReadRegisterULong](#)、[WritePortByte](#)、[ReadPortByte](#)……则是满足了解硬件知识和控制细节、且又需要特殊复杂控制的用户。但不管怎样, 我们强烈建议您使用上层函数(在这些函数中, 您见不到任何设备地址、寄存器端口等物理信息, 其复杂的控制细节完全封装在上层用户函数中。)对于上层用户函数的使用, 您基本上不必参考硬件说明书, 除非您需要知道板上插座等管脚分配情况。

第二节、如何管理设备

由于我们的驱动程序采用面向对象编程, 所以要使用设备的一切功能, 则必须首先用[CreateDevice](#)函数创建一个设备对象句柄hDevice, 有了这个句柄, 您就拥有了对该设备的绝对控制权。然后将此句柄作为参数传递给相应的驱动函数, 如[InitDeviceProAD](#)可以使用hDevice句柄以程序查询方式初始化设备的AD部件, [ReadDeviceProAD-Npt](#)函数可以用hDevice句柄实现对AD数据的采样读取等。最后可以通过[ReleaseDevice](#)将hDevice释放掉。

第三节、如何用非空查询方式取得 AD 数据

当您有了hDevice设备对象句柄后, 便可用[InitDeviceProAD](#)函数初始化AD部件, 关于采样通道、频率等参数的设置是由这个函数的pADPara参数结构体决定的。您只需要对这个pADPara参数结构体的各个成员简单赋值即可实现所有硬件参数和设备状态的初始化。然后用[StartDeviceAD](#)即可启动AD部件, 开始AD采样, 然后便可用[ReadDeviceProAD-Npt](#)反复读取AD数据以实现连续不间断采样。当您需要暂停设备时, 执行[StopDeviceProAD](#), 当您需要关闭AD设备时, [ReleaseDeviceProAD](#)便可帮您实现(但设备对象hDevice依然存在)。(注: [ReadDeviceProAD-Npt](#)虽然主要面对批量读取、高速连续采集而设计, 但亦可用它以单点或几点的方式读取AD数据, 以满足慢速、高实时

性采集需要)。具体执行流程请看下面的图 2.1.1。

第四节、如何用半满查询方式取得 AD 数据

当您有了hDevice设备对象句柄后，便可用[InitDeviceProAD](#)函数初始化AD部件，关于采样通道、频率等参数的设置是由这个函数的pADPara参数结构体决定的。您只需要对这个pADPara参数结构体的各个成员简单赋值即可实现所有硬件参数和设备状态的初始化。然后用[StartDeviceProAD](#)即可启动AD部件，开始AD采样，接着调用[GetDevStatusProAD](#)函数以查询AD的存储器FIFO的半满状态，如果达到半满状态，即可用[ReadDeviceProAD-Half](#)函数读取一批半满长度（或半满以下）的AD数据，然后接着在查询FIFO的半满状态，若有效再读取，就这样反复查询状态反复读取AD数据即可实现连续不间断采样。当您需要暂停设备时，执行[StopDeviceProAD](#)，当您需要关闭AD设备时，[ReleaseDeviceProAD](#)便可帮您实现（但设备对象hDevice依然存在）。（注：[ReadDeviceProAD-Half](#)函数在半满状态有效时也可以单点或几点的方式读取AD数据，只是到下一次半满信号到来时的时间间隔会变得非常短，而不再是半满间隔。）具体执行流程请看下面的图 2.1.2。

第五节、如何用 Dma 直接内存方式取得 AD 数据

当您有了hDevice设备对象句柄后，便可用[InitDeviceDmaAD](#)函数初始化AD部件，关于采样通道、频率等的参数的设置是由这个函数的pADPara参数结构体决定的。您只需要对这个pADPara参数结构体的各个成员简单赋值即可实现所有硬件参数和设备状态的初始化。同时应调用[CreateSystemEvent](#)函数创建一个内核事件对象句柄hDmaEvent赋给[InitDeviceDmaAD](#)的相应参数，它将作为Dma事件的变量。然后用[StartDeviceDmaAD](#)即可启动AD部件，开始AD采样，接着调用Win32 API函数WaitForSingleObject等待hDmaEvent事件的发生，当当前缓冲段没有被DMA完成时，自动使所在线程进入睡眠状态（不消耗CPU时间），反之，则立即唤醒所在线程，执行它下面的代码，此时您便可用[GetDevStatusDmaAD](#)来确定哪一段缓冲是新的数据，即刻处理该数据，至到所有的缓冲段变为旧数据段。然后再回到WaitForSingleObject，就这样反复读取AD数据即可实现连续不间断采样。当您需要暂停设备时，执行[StopDeviceDmaAD](#)，当您需要关闭AD设备时，[ReadDeviceDmaAD](#)便可帮您实现（但设备对象hDevice依然存在）。具体执行流程请看图 2.1.3。

注意：图中较粗的虚线表示对称关系。如红色虚线表示[CreateDevice](#)和[ReleaseDevice](#)两个函数的关系是：最初执行一次[CreateDevice](#)，在结束是就须执行一次[ReleaseDevice](#)。

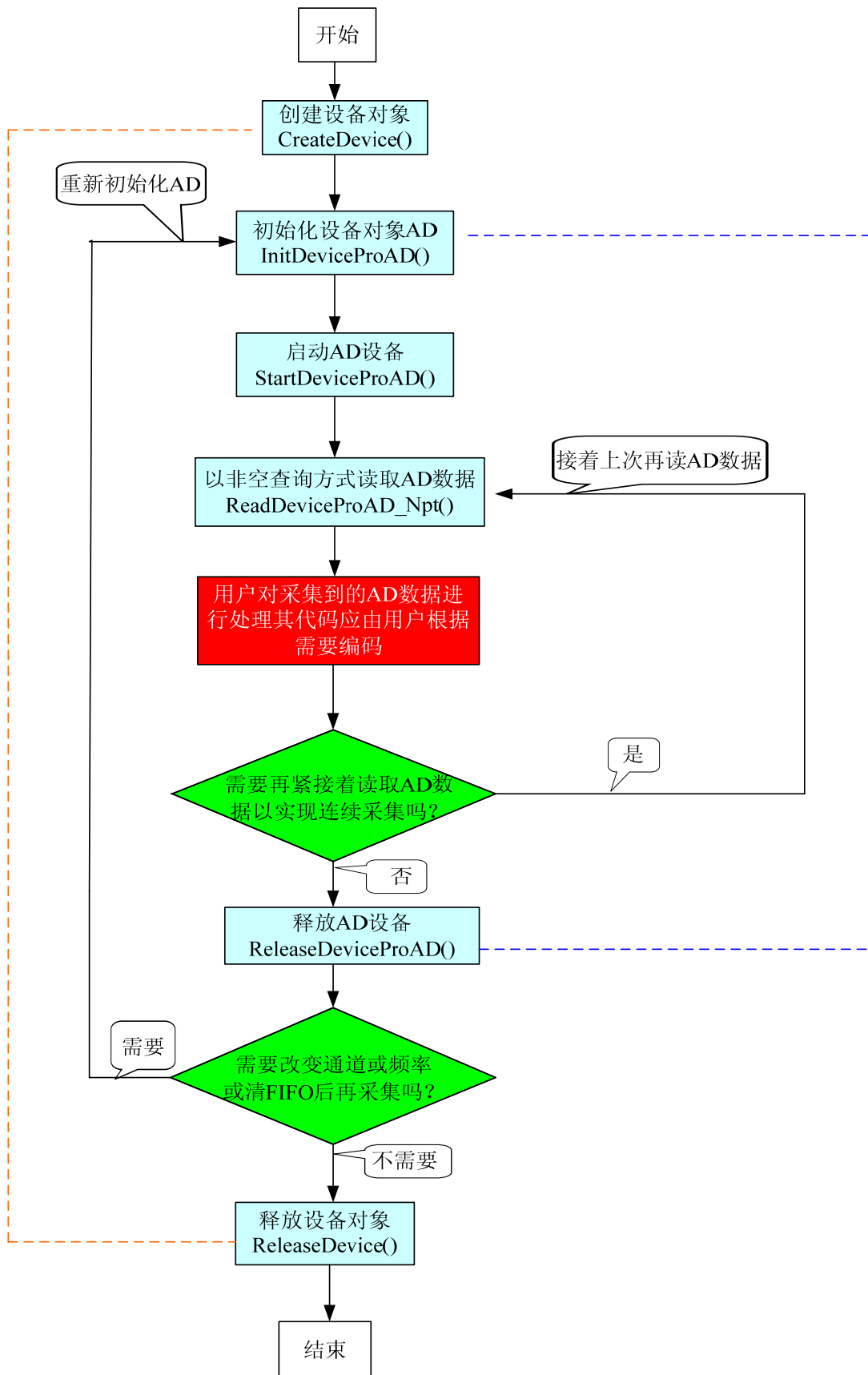


图 2.1.1 非空查询方式 AD 采样过程

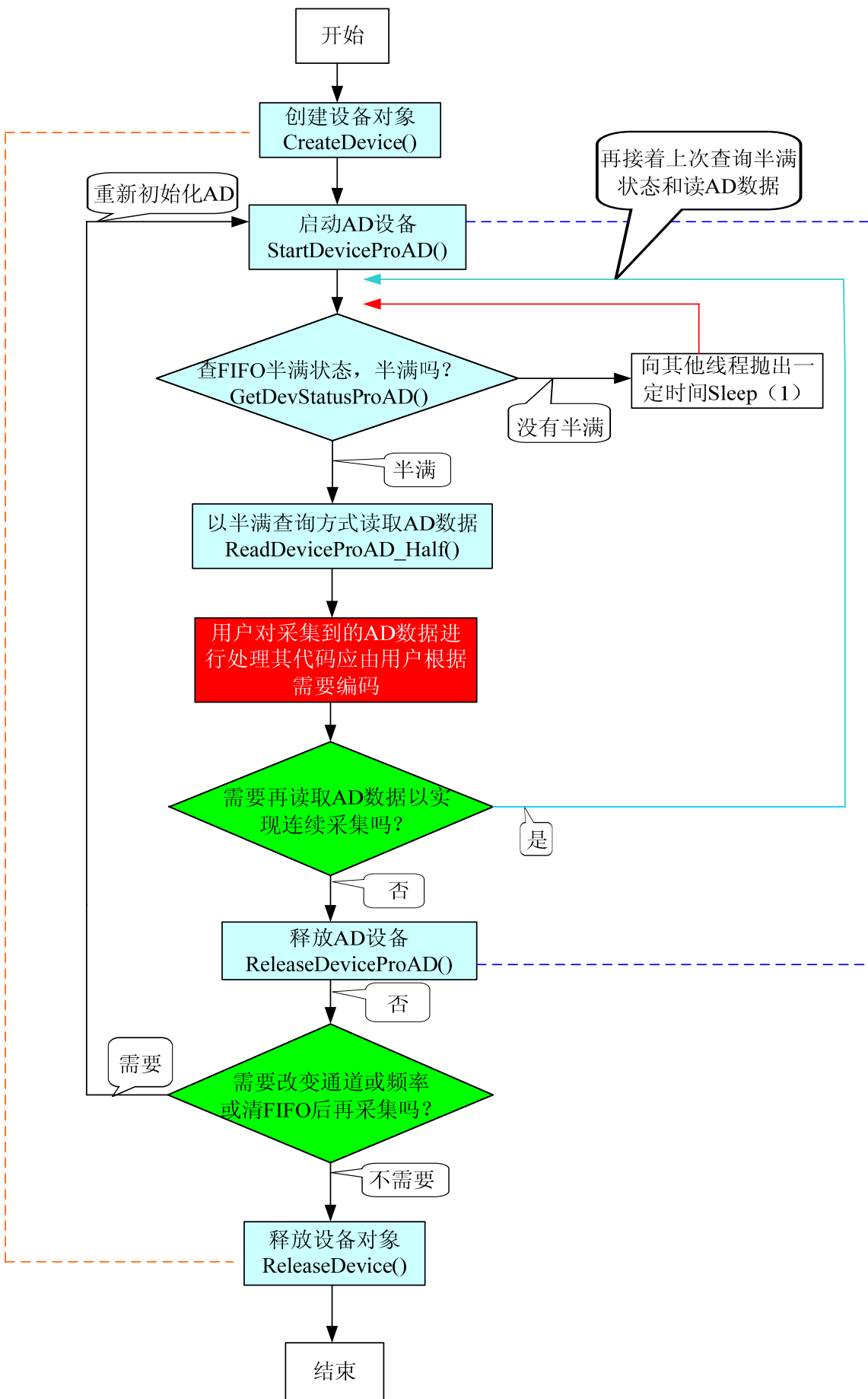


图 2.1.2 半满查询方式 AD 采样过程

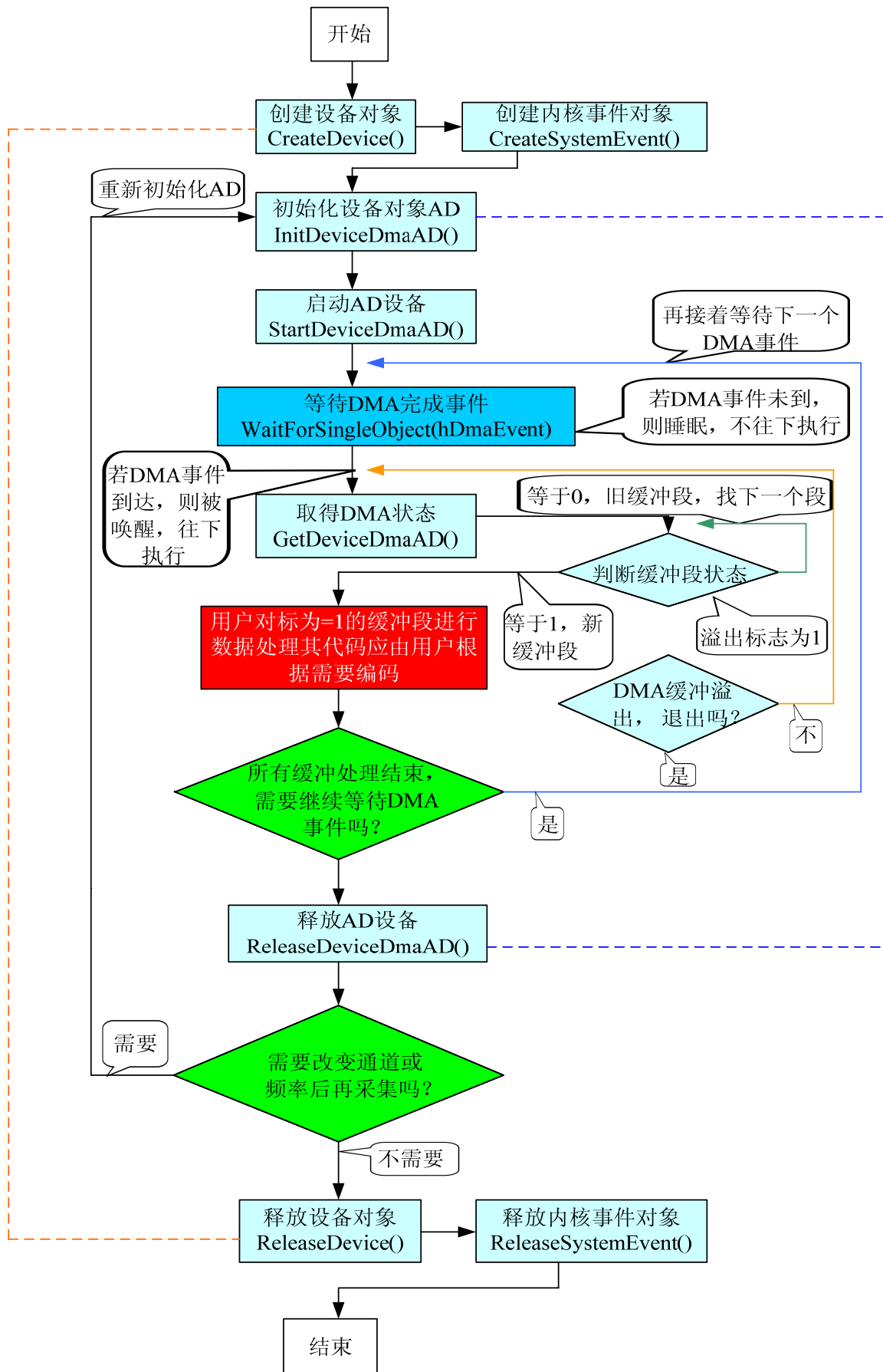


图 2.1.3 DMA 方式 AD 采集实现过程

第六节、哪些函数对您不是必须的

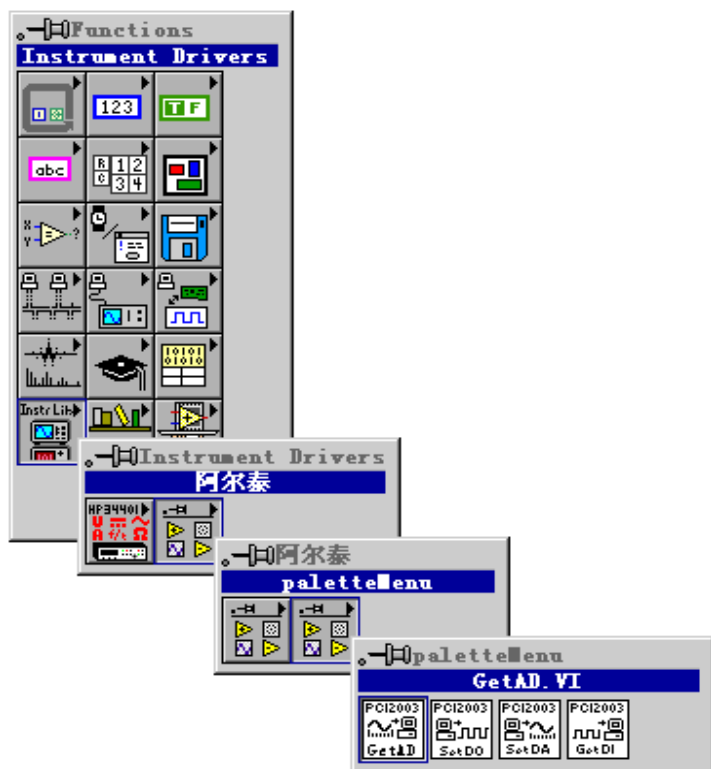
公共函数如[CreateFileObject](#)，[WriteFile](#)，[ReadFile](#)等一般来说都是辅助性函数，除非您要使用存盘功能。如果您使用上层用户函数访问设备，那么[GetDeviceAddr](#)，[WriteRegisterByte](#)，[WriteRegisterWord](#)，[WriteRegisterULong](#)，[ReadRegisterByte](#)，[ReadRegisterWord](#)，[ReadRegisterULong](#)等函数您可完全不必理会，除非您是作为底层用户管理设备。而[WritePortByte](#)，[WritePortWord](#)，[WritePortULong](#)，[ReadPortByte](#)，[ReadPortWord](#)，[ReadPortULong](#)则对PXI用户来讲，可以说完全是辅助性，它们只是对我公司驱动程序的一种功能补充，对用户额外提供的，它们可以帮助您在NT、Win2000等操作系统中实现对您原有传统设备如ISA卡、串口卡、并口卡的访问，而没有这些函数，您可能在基于Windows NT架构的操作系统中无法继续使用您原有的老设备。

第三章 PXI 设备操作函数接口介绍

由于我公司的设备应用于各种不同的领域，有些用户可能根本不关心硬件设备的控制细节，只关心AD的首末通道、采样频率等，然后就能通过一两个简易的采集函数便能轻松得到所需要的AD数据。这方面的用户我们称之为上层用户。那么还有一部分用户不仅对硬件控制熟悉，而且由于应用对象的特殊要求，则要直接控制设备的每一个端口，这是一种复杂的工作，但又是必须的工作，我们则把这一群用户称之为底层用户。因此总的看来，上层用户要求简单、快捷，他们最希望在软件操作上所要面对的全是他们最关心的问题，比如在正式采集数据之前，只须用户调用一个简易的初始化函数（如[InitDeviceProAD](#)）告诉设备我要使用多少个通道，采样频率是多少赫兹等，然后便可以用[ReadDeviceProAD-Npt](#)（或[ReadDeviceProAD-Half](#)）函数指定每次采集的点数，即可实现数据连续不间断采样。而关于设备的物理地址、端口分配及功能定义等复杂的硬件信息则与上层用户无任何关系。那么对于底层用户则不然。他们不仅要关心设备的物理地址，还要关心虚拟地址、端口寄存器的功能分配，甚至每个端口的Bit位都要了如指掌，看起来这是一项相当复杂、繁琐的工作。但是这些底层用户一旦使用我们提供的技术支持，则不仅可以让您不必熟悉PXI总线复杂的控制协议，同是还可以省掉您许多繁琐的工作，比如您不用去了解PXI的资源配置空间、PNP即插即用管理，而只须用[GetDeviceAddr](#)函数便可以同时取得指定设备的物理基地址和虚拟线性基地址。这个时候您便可以用这个虚拟线性基地址，再根据硬件使用说明书中的各端口寄存器的功能说明，然后使用[ReadRegisterULong](#)和[WriteRegisterULong](#)对这些端口寄存器进行32位模式的读写操作，即可实现设备的所有控制。

综上所述，用户使用我公司提供的驱动程序软件包将极大的方便和满足您的各种需求。但为了您更省心，别忘了在您正式阅读下面的函数说明时，先明白自己是上层用户还是底层用户，因为在《[设备驱动接口函数总列表](#)》中的备注栏里明确注明了适用对象。

另外需要申明的是，在本章和下一章中列明的关于LabView的接口，均属于外挂式驱动接口，他是通过LabView的Call Library Function功能模板实现的。它的特点是除了自身的语法略有不同以外，每一个基于LabView的驱动图标与Visual C++、Visual Basic、Delphi等语言中每个驱动函数是一一对应的，其调用流程和功能是完全相同的。那么相对于外挂式驱动接口的另一种方式是内嵌式驱动。这种驱动是完全作为LabView编程环境中的紧密耦合的一部分，它可以直接从LabView的Functions模板中取得，如下图所示。此种方式更适合上层用户的需要，它的最大特点是方便、快捷、简单，而且可以取得它的在线帮助。关于LabView的外挂式驱动和内嵌式驱动更详细的叙述，请参考LabView的相关演示。



LabView 内嵌式驱动接口的获取方法

第一节、设备驱动接口函数总列表（每个函数省略了前缀“PXI8811_”）

| 函数名 | 函数功能 | 备注 |
|--------------------------------------|------------------------------------|---------|
| ① 设备对象操作函数 | | |
| CreateDevice | 创建 PXI 设备对象(用设备逻辑号) | 上层及底层用户 |
| GetDeviceCount | 取得同一种 PXI 设备的总台数 | 上层及底层用户 |
| GetDeviceCurrentID | | |
| ListDeviceDlg | 列表所有同一种 PXI 设备的各种配置 | 上层及底层用户 |
| ReleaseDevice | 关闭设备，且释放 PXI 总线设备对象 | 上层及底层用户 |
| ② 程序方式 AD 读取函数 | | |
| ADCalibration | 设备校准 | 上层用户 |
| InitDeviceProAD | 初始化 AD 部件准备传输 | 上层用户 |
| StartDeviceProAD | 启动 AD 设备，开始转换 | 上层用户 |
| ReadDeviceProAD-Npt | 连续读取当前 PXI 设备上的 AD 数据 | 上层用户 |
| GetDevStatusProAD | 在 AD 采样过程中取得设备的各种状态,返回值表示函数是否成功 | 上层用户 |
| ReadDeviceProAD-Half | 连续批量读取 PXI 设备上的 AD 数据 | 上层用户 |
| StopDeviceProAD | 暂停 AD 设备 | 上层用户 |
| ReleaseDeviceProAD | 释放设备上的 AD 部件 | 上层用户 |
| ③ DMA 方式 AD 读取函数 | | |
| InitDeviceDmaAD | 初始化 AD 部件，如通道等 | 上层用户 |
| StartDeviceDmaAD | 启动 AD 采集 | 上层用户 |
| GetDevStatusDmaAD | 取得 DMA 的各种状态 | 上层用户 |
| SetDevStatusDmaAD | 在 AD 采样过程中设置 DMA 的有关状态,返回值表示函数是否成功 | 上层用户 |
| StopDeviceDmaAD | 停止 AD 采集 | 上层用户 |
| ReleaseDeviceDmaAD | 释放设备上的 AD 部件 | 上层用户 |
| ④ AD 硬件参数系统保存、读取函数 | | |
| LoadParaAD | 从 Windows 系统中读出硬件参数 | 上层用户 |

| | | |
|-----------------------------|----------------------|------|
| SaveParaAD | 往 Windows 系统写入设备硬件参数 | 上层用户 |
| ResetParaAD | 将注册表中的 AD 参数恢复至出厂默认值 | 上层用户 |

使用需知:

Visual C++:

要使用如下函数关键的问题是:

首先, 必须在您的源程序中包含如下语句:

```
#include "C:\Art\PXI8811\INCLUDE\PXI8811.H"
```


注: 以上语句采用默认路径和默认板号, 应根据您的板号和安装情况确定 PXI8811.H 文件的正确路径, 当然也可以把此文件拷到您的源程序目录中。

另外, 要在 VB 环境中用子线程以实现高速、连续数据采集与存盘, 请务必使用 VB5.0 版本。当然如果您有 VB6.0 的最新版, 也可以实现子线程操作。

LabVIEW/CVI :

LabVIEW 是美国国家仪器公司(National Instrument)推出的一种基于图形开发、调试和运行程序的集成化环境, 是目前国际上唯一的编译型的图形化编程语言。在以 PC 机为基础的测量和工控软件中, LabVIEW 的市场普及率仅次于 C++/C 语言。LabVIEW 开发环境具有一系列优点, 从其流程图式的编程、不需预先编译就存在的语法检查、调试过程使用的数据探针, 到其丰富的函数功能、数值分析、信号处理和设备驱动等功能, 都令人称道。关于 LabView/CVI 的进一步介绍请见本文最后一部分关于 LabView 的专述。其驱动程序接口单元模块的使用方法如下:



- 一、在 LabView 中打开 PXI8811.VI 文件, 用鼠标单击接口单元图标, 比如 CreateDevice 图标  然后按 Ctrl+C 或选择 LabView 菜单 Edit 中的 Copy 命令, 接着进入用户的应用程序 LabView 中, 按 Ctrl+V 或选择 LabView 菜单 Edit 中的 Paste 命令, 即可将接口单元加入到用户工程中, 然后按以下函数原型说明或演示程序的说明连接该接口模块即可顺利使用。
- 二、根据 LabView 语言本身的规定, 接口单元图标以黑色的较粗的中间线为中心, 以左边的方格为数据输入端, 右边的方格为数据的输出端, 如 [ReadDeviceProAD](#) 接口单元, 设备对象句柄、用户分配的数据缓冲区、要求采集的数据长度等信息从接口单元左边输入端进入单元, 待单元接口被执行后, 需要返回给用户的数据从接口单元右边的输出端输出, 其他接口完全同理。
- 三、在单元接口图标中, 凡标有 “I32” 为有符号长整型 32 位数据类型, “U16” 为无符号短整型 16 位数据类型, “[U16]” 为无符号 16 位短整型数组或缓冲区或指针, “[U32]” 与 “[U16]” 同理, 只是位数不一样。

第二节、设备对象管理函数原型说明

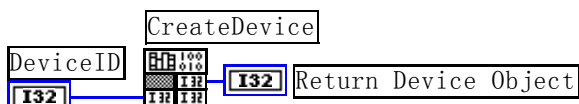
◆ **创建设备对象函数 (逻辑号)**

函数原型:

Visual C++:

```
HANDLE CreateDevice (int DeviceID = 0)
```

LabVIEW:



功能: 该函数使用逻辑号创建设备对象, 并返回其设备对象句柄 hDevice。只有成功获取 hDevice, 您才能实现对该设备所有功能的访问。

参数: DeviceID 设备 ID(Identifier)标识号。当向同一个 Windows 系统中加入若干相同类型的设备时, 系统将以该设备的 “基本名称” 与 DeviceID 标识值为名称后缀的标识符来确认和管理该设备。默认值为 0。

返回值: 如果执行成功, 则返回设备对象句柄; 如果没有成功, 则返回错误码 INVALID_HANDLE_VALUE。由于此函数已带容错处理, 即若出错, 它会自动弹出一个对话框告诉您出错的原因。您只需要对此函数的返回值作一个条件处理即可, 别的任何事情您都不必做。

相关函数: [CreateDevice](#) [GetDeviceCount](#) [ListDeviceDlg](#)

[ReleaseDevice](#)**Visual C++ 程序举例**

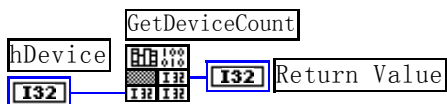
```

:
HANDLE hDevice; // 定义设备对象句柄
int DeviceLgcID = 0;
hDevice = PXI8811_CreateDevice (DeviceLgcID); // 创建设备对象,并取得设备对象句柄
if(hDevice == INVALID_HANDLE_VALUE); // 判断设备对象句柄是否有效
{
    return; // 退出该函数
}
:

```

◆ 取得本计算机系统中 PXI8811 设备的总数量

函数原型:

Visual C++:[int GetDeviceCount \(HANDLE hDevice\)](#)**LabVIEW:****功能:** 取得 PXI8811 设备的数量。**参数:** hDevice 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。**返回值:** 返回系统中 PXI8811 的数量。

相关函数: [CreateDevice](#) [GetDeviceCount](#) [ListDeviceDlg](#)
[ReleaseDevice](#)

◆ 取得该设备当前逻辑 ID 和物理 ID

函数原型:

Visual C++:

[BOOL GetDeviceCurrentID \(HANDLE hDevice,](#)
[PLONG DeviceLgcID,](#)
[PLONG DevicePhysID\)](#)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 取得 PXI8811 设备的数量。**参数:**hDevice 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。

DeviceLgcID 返回设备的逻辑 ID, 它的取值范围为[0, 15]。

DevicePhysID 返回设备的物理 ID, 它的取值范围为[0, 15], 它的具体值由卡上的拨码器 DID 决定。

返回值: 如果初始化设备对象成功,则返回 TRUE, 否则返回 FALSE。

相关函数: [CreateDevice](#) [GetDeviceCount](#)
[GetDeviceCurrentID](#) [ListDeviceDlg](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 用对话框控件列表计算机系统中所有 PXI8811 设备各种配置信息

函数原型:

Visual C++:[BOOL ListDeviceDlg \(HANDLE hDevice\)](#)**LabVIEW:**

请参考相关演示程序。

功能：列表系统中 PXI8811 的硬件配置信息。

参数：hDevice设备对象句柄，它应由[CreateDevice](#)创建。

返回值：若成功，则弹出对话框控件列表所有 PXI8811 设备的配置情况。

相关函数：[CreateDevice](#) [ReleaseDevice](#)

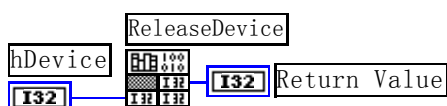
◆ 释放设备对象所占的系统资源及设备对象

函数原型：

Visual C++:

BOOL ReleaseDevice (HANDLE hDevice)

LabVIEW:



功能：释放设备对象所占用的系统资源及设备对象自身。

参数：hDevice设备对象句柄，它应由[CreateDevice](#)创建。

返回值：若成功，则返回TRUE，否则返回FALSE，用户可以用GetLastErrorEx捕获错误码。

相关函数：[CreateDevice](#)

应注意的是，[CreateDevice](#)必须和[ReleaseDevice](#)函数一一对应，即当您执行了一次[CreateDevice](#)后，再一次执行这些函数前，必须执行一次[ReleaseDevice](#)函数，以释放由[CreateDevice](#)占用的系统软硬件资源，如DMA控制器、系统内存等。只有这样，当您再次调用[CreateDevice](#)函数时，那些软硬件资源才可被再次使用。

第三节、AD 程序查询方式采样操作函数原型说明

◆ 设备校准函数

函数原型：

Visual C++:

BOOL ADCalibration (HANDLE hDevice)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能：设备校准函数。

参数：

hDevice设备对象句柄，它应由[CreateDevice](#)创建。

返回值：若成功，则返回TRUE，否则返回FALSE，用户可以用GetLastErrorEx捕获错误码。

相关函数：[CreateDevice](#)

◆ 初始化设备对象

函数原型：

Visual C++:

**BOOL InitDeviceProAD (HANDLE hDevice,
PPXI8811_PARA_AD pADPara)**

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能：它负责初始化设备对象中的AD部件，为设备操作就绪有关工作，如预置AD采集通道、采样频率等。但它并不启动AD设备，若要启动AD设备，须在调用此函数之后再调用[StartDeviceProAD](#)。

参数：

hDevice 设备对象句柄，它应由设备的[CreateDevice](#)创建。

pADPara 设备对象参数结构，它决定了设备对象的各种状态及工作方式。请参考《[AD硬件参数介绍](#)》。

返回值: 如果初始化设备对象成功, 则返回TRUE, 且AD便被启动。否则返回FALSE, 用户可用GetLastErrorEx捕获当前错误码, 并加以分析。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceProAD](#) [StartDeviceProAD](#)
[ReadDeviceProAD-Npt](#) [GetDevStatusProAD](#) [ReadDeviceProAD-Half](#)
[StopDeviceProAD](#) [ReleaseDeviceProAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 启动 AD 设备(Start device AD for program mode)

函数原型:

Visual C++:

BOOL StartDeviceProAD (HANDLE hDevice)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 启动AD设备, 它必须在调用[InitDeviceProAD](#)后才能调用此函数。该函数除了启动AD设备开始转换以外, 不改变设备的其他任何状态。

参数: hDevice 设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

返回值: 如果调用成功, 则返回TRUE, 且AD立刻开始转换, 否则返回FALSE, 用户可用GetLastErrorEx捕获当前错误码, 并加以分析。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceProAD](#) [StartDeviceProAD](#)
[ReadDeviceProAD-Npt](#) [GetDevStatusProAD](#) [ReadDeviceProAD-Half](#)
[StopDeviceProAD](#) [ReleaseDeviceProAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 读取 PXI 设备上的 AD 数据

① 使用 FIFO 的非空标志读取 AD 数据

函数原型:

Visual C++:

**BOOL ReadDeviceProAD_Npt (HANDLE hDevice,
 ULONG ADBuffer[],
 LONG nReadSizeWords,
 PLONG nRetSizeWords)**

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 一旦用户使用[StartDeviceProAD](#)后, 应立即用此函数读取设备上的AD数据。此函数使用FIFO的非空标志进行读取AD数据。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

ADBuffer接受AD数据的用户缓冲区, 它可以是一个用户定义的数组。关于如何将这些AD数据转换成相应的电压值, 请参考《[数据格式转换与排列规则](#)》。

nReadSizeWords指定一次[ReadDeviceProAD-Npt](#)操作应读取多少字数据到用户缓冲区。注意此参数的值不能大于用户缓冲区ADBuffer的最大空间。此参数值只与ADBuffer[]指定的缓冲区大小有效, 而与FIFO存储器大小无效。

nReadSizeWords 返回实际读取的点数(或字数)。

返回值: 其返回值表示所成功读取的数据点数(字), 也表示当前读操作在 ADBuffer 缓冲区中的有效数据量。

| 当前错误码 | 功能定义 |
|------------|-------------|
| 0xE1000000 | 其他不可预知的错误 |
| 0xE2000000 | 表示用户提前终止读操作 |

注释: 此函数也可用于单点读取和几个点的读取, 只需要将nReadSizeWords设置成 1 或相应值即可。其使用方法请参考《[高速大容量、连续不间断数据采集及存盘技术详解](#)》章节。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceProAD](#) [StartDeviceProAD](#)
[ReadDeviceProAD-Npt](#) [GetDevStatusProAD](#) [ReadDeviceProAD-Half](#)
[StopDeviceProAD](#) [ReleaseDeviceProAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 取得 FIFO 的状态标志

函数原型:

Visual C++:

BOOL GetDevStatusProAD (HANDLE hDevice,
PPXI8811_STATUS_AD pADStatus)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 一旦用户使用[StartDeviceProAD](#)后, 应立即用此函数查询FIFO存储器的状态(半满标志、非空标志、溢出标志)。我们通常用半满标志去同步半满读操作。当半满标志有效时, 再紧接着用[ReadDeviceProAD-Half](#)读取FIFO中的半满有效AD数据。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pADStatus获得AD的各种当前状态。它属于结构体, 具体定义请参考《[AD 状态参数结构 \(PXI8811_STATUS_AD\)](#)》章节。

返回值: 若调用成功则返回TRUE, 否则返回FALSE, 用户可以调用[GetLastErrorEx](#)函数取得当前错误码。若用户选择半满 查询方式读取 AD 数据, 则当 [GetDevStatusProAD](#) 函数取得的 [bHalf](#) 等于 TRUE, 应立即调用 [ReadDeviceProAD-Half](#) 读取 FIFO 中的半满数据。否则用户应继续循环轮询 FIFO 半满状态, 直到有效为止。注意在循环轮询期间, 可以用 Sleep 函数抛出一定时间给其他应用程序(包括本应用程序的主程序和其他子线程), 以提高系统的整体数据处理效率。

其使用方法请参考本文档的《[高速大容量、连续不间断数据采集及存盘技术详解](#)》章节。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceProAD](#) [StartDeviceProAD](#)
[ReadDeviceProAD-Npt](#) [GetDevStatusProAD](#) [ReadDeviceProAD-Half](#)
[StopDeviceProAD](#) [ReleaseDeviceProAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 当 FIFO 半满信号有效时, 批量读取 AD 数据

函数原型:

Visual C++:

BOOL ReadDeviceProAD_Half (HANDLE hDevice,
ULONG ADBuffer [],
LONG nReadSizeWords,
PLONG nRetSizeWords)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 一旦用户使用[GetDevStatusProAD](#)后取得的FIFO状态[bHalf](#)等于TRUE(即半满状态有效)时, 应立即用此函数读取设备上 FIFO 中的半满 AD 数据。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

ADBuffer 接受 AD 数据的用户缓冲区, 通常可以是一个用户定义的数组。关于如何将这些 AD 数据转换成相应的电压值, 请参考《[数据格式转换与排列规则](#)》。

nReadSizeWords指定一次[ReadDeviceProAD-Half](#)操作应读取多少字数据到用户缓冲区。注意此参数的值不能大于用户缓冲区 ADBuffer 的最大空间, 而且应等于 FIFO 总容量的二分之一(如果用户有特殊需要可以小于 FIFO 的二分之一长)。比如设备上配置了 1K FIFO, 即 1024 字, 那么这个参数应指定为 512 或小于 512。

返回值: 如果成功的读取由 nReadSizeWords 参数指定量的 AD 数据到用户缓冲区, 则返回 TRUE, 否则返回 FALSE, 用户可用[GetLastErrorEx](#)捕获当前错误码, 并加以分析。

其使用方法请参考本部分第十章《[高速大容量、连续不间断数据采集及存盘技术详解](#)》。

相关函数: [CreateDevice](#) [SetDevFrequencyAD](#) [InitDeviceProAD](#)
[StartDeviceProAD](#) [ReadDeviceProAD-Half](#) [GetDevStatusProAD](#)
[ReadDeviceProAD-Npt](#) [StopDeviceProAD](#) [ReleaseDeviceProAD](#)
[ReleaseDevice](#)

◆ 暂停 AD 设备

函数原型:

Visual C++:

BOOL StopDeviceProAD (HANDLE hDevice)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 暂停AD设备。它必须在调用[StartDevicePpoAD](#)后才能调用此函数。该函数除了停止AD设备不再转换以外,不改变设备的其他任何状态。此后您可再调用[StartDeviceProAD](#)函数重新启动AD,此时AD会按照暂停以前的状态(如FIFO存储器位置、通道位置)开始转换。

参数: hDevice 设备对象句柄,它应由[CreateDevice](#)创建。

返回值: 如果调用成功,则返回TRUE,且AD立刻停止转换,否则返回FALSE,用户可用GetLastErrorEx捕获当前错误码,并加以分析。

相关函数:

| | | |
|-------------------------------------|------------------------------------|--------------------------------------|
| CreateDevice | InitDeviceProAD | StartDeviceProAD |
| ReadDeviceProAD-Npt | GetDevStatusProAD | ReadDeviceProAD-Half |
| StopDeviceProAD | ReleaseDeviceProAD | ReleaseDevice |

◆ 释放设备上的 AD 部件

函数原型:

Visual C++:

BOOL ReleaseDeviceProAD(HANDLE hDevice)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 释放设备上的 AD 部件。

参数: hDevice 设备对象句柄,它应由[CreateDevice](#)创建。

返回值: 若成功,则返回 TRUE, 否则返回 FALSE。

注意的是, [InitDeviceProAD](#)必须和[ReleaseDeviceProAD](#)函数一一对应,即当您执行了一次[InitDeviceProAD](#)后,再一次执行这些函数前,必须执行一次[ReleaseDeviceProAD](#)函数,以释放由[InitDeviceProAD](#)占用的系统软硬件资源,如映射寄存器地址、系统内存等。只有这样,当您再次调用[InitDeviceProAD](#)函数时,那些软硬件资源才可被再次使用。

相关函数:

| | | |
|-------------------------------|---------------------------------|------------------------------------|
| CreateDevice | InitDeviceProAD | ReleaseDeviceProAD |
| ReleaseDevice | | |

◆ 程序查询方式采样函数一般调用顺序

非空查询方式:

- ① [CreateDevice](#)
- ② [InitDeviceProAD](#)
- ③ [StartDeviceProAD](#)
- ④ [ReadDeviceProAD-Npt](#)
- ⑤ [StopDeviceProAD](#)
- ⑥ [ReleaseDeviceProAD](#)
- ⑦ [ReleaseDevice](#)

注明: 用户可以反复执行第④步,以实现高速连续不间断大容量采集。

半满查询方式:

- ① [CreateDevice](#)
- ② [InitDeviceProAD](#)
- ③ [StartDeviceProAD](#)
- ④ [GetDevStatusProAD](#)
- ⑤ [ReadDeviceProAD-Npt](#)

- ⑥ [StopDeviceProAD](#)
- ⑦ [ReleaseDeviceProAD](#)
- ⑧ [ReleaseDevice](#)

注明：用户可以反复执行第④、⑤步，以实现高速连续不间断大容量采集。
关于两个过程的图形说明请参考《[使用纲要](#)》。

第四节、AD 直接内存存取 DMA 方式采样操作函数原型说明

(注：函数中的“Dma”字符是 Direct Memory Access 的缩写，标明以直接内存存取方式)

◆ 初始化设备上的 AD 对象

函数原型：

Visual C++:

```
BOOL InitDeviceDmaAD (HANDLE hDevice,  
                      HANDLE hDmaEvent,  
                      ULONG ADBuffer [ ],  
                      ULONG nReadSizeWords,  
                      LONG nSegmentCount,  
                      ULONG nSegmentSizeWords,  
                      PPXI8811_PARA_AD pADPara)
```

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能：它负责初始化设备对象中的AD部件，为设备操作及DMA传输就绪有关工作，如预置AD采集通道、采样频率等。且让设备上的AD部件以硬件DMA的方式工作，但它并不启动AD采样，而是需要在此函数被成功调用之后，再调用[StartDeviceDmaAD](#)函数即可启动AD采样。

参数：

hDevice 设备对象句柄，它应由[CreateDevice](#)创建。

hDmaEvent DMA事件对象句柄，它应由[CreateSystemEvent](#)函数创建。它被创建时是一个不发信号且自动复位的内核系统事件对象。当硬件每次DMA完一个指定段长(nSegmentSizeWords)的数据时这个内核系统事件被触发一次。用户应在数据采集子线程中使用WaitForSingleObject这个Win32函数来接管这个内核系统事件。当该事件没有到来时，WaitForSingleObject将使所在线程进入睡眠状态，此时，它不同于程序轮询方式，因为它并不消耗CPU时间。当hDmaEvent事件被触发成发信号状态，那么WaitForSingleObject将复位该内核系统事件对象，使其处于不发信号状态，并立即唤醒所在线程，继而执行WaitForSingleObject其后的代码，比如移走ADBuffer中的数据、分析数据、显示数据等，待处理完数据后再循环调用WaitForSingleObject，让所在线程再次进入睡眠状态，重复以上过程。所以利用DMA方式采集数据，不仅等待AD转换指定数据不需要消耗CPU时间，同时将AD数据从卡上传输到计算机主存更是不需要花消CPU时间，其效率是最高的。其具体实现方法请参考《[高速大容量、连续不间断数据采集及存盘技术详解](#)》。

ADBuffer 计算4k对齐的起点在读/写缓冲区域作为我们的数据起点。注意：创建缓冲区域的最大大小需要加上4k字节，这虽然会浪费内存但能确保我们将有一个面积4k对齐，并且在每个缓冲区都有足够大的容量能包含传输的数据量。

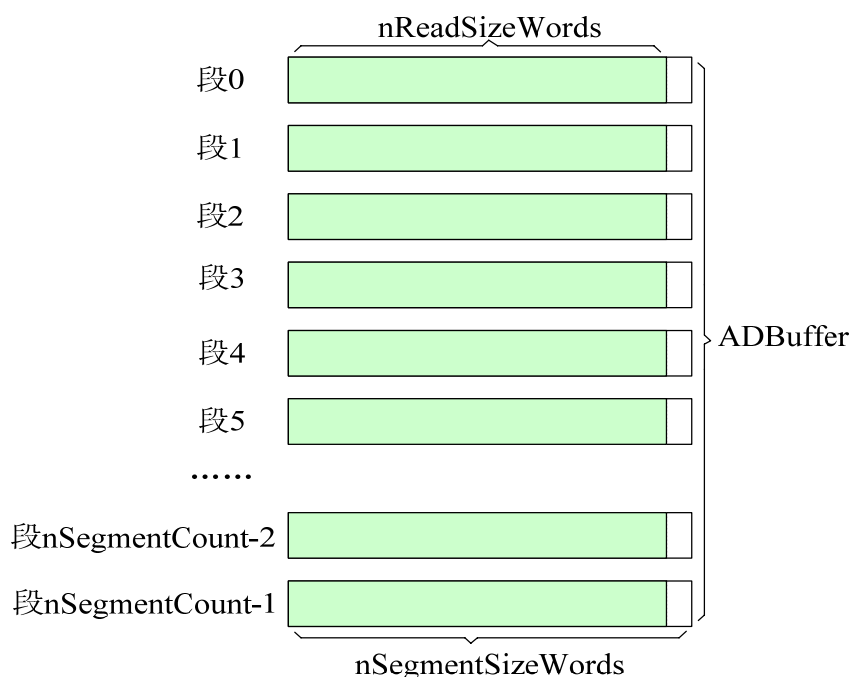
ADBuffer 接受AD数据的用户缓冲区，可以是一个相应类型的足够大的数组，也可以是用户使用内存分配函数分配的内存空间。关于如何将缓冲区中的这些AD数据转换成相应的电压值，请参考第六章《[数据格式转换与排列规则](#)》。注意该缓冲区最好定义为二维缓冲或数组，以便DMA数据传输和缓冲区数据处理分时错开，以更好的达到AD转换、传输、处理等过程的并行工作。**注意：该缓冲区的生命周期必须跨越DMA的整个操作周期，我建议最好将期置为全局缓冲区，即整个应用程序的生命周期内存在。否则，可能会造成严重的存储区访问违反。**

nReadSizeWords 在每个段缓冲中应DMA填充和用户读走的数据点数。它的取值范围不应小于1，同时，不能大于段长nSegmentSizeWords，其具体取值应根据采样通道数来确定其大小，通常应在段长范围内，取用为采样通道数整数倍长，同时又最接近段长的读取长度来设置本参数。也就是说每当用户接受到hDmaEvent事件后，对相应段缓冲区作数据处理时只能从该段缓冲首单元开始往后共处理nReadSizeWords个数据采样点。

nSegmentCount 缓冲区段数。其取值范围为[2-64]。为了提高整体效率和性能，将用户缓冲区人为的划分为若干段，让DMA分段传输整个数据序列，以使用户能够实时并发的处理。而每段的长度由nSegmentSizeWords参数决定。

nSegmentSizeWords 缓冲区各段的长度(字或点)。其取值范围应等于或小于板载FIFO的半满空间。而段数由nSegmentCount决定。

pADPara 设备对象参数结构PXI8811_PARA_AD的指针, 它的各成员值决定了设备上的AD对象的各种状态及工作方式, 如AD采样通道、采样频率等。具体定义请参考PXI8811.h(.Bas或.Pas或.VI)驱动接口文件和本文档中的《[硬件参数结构](#)》章节。



返回值: 如果初始化设备对象成功, 则返回TRUE, 否则返回FALSE, 用户可用GetLastErrorEx捕获当前错误码, 并加以分析。

备注: DMA是直接内存存取的意思, 其英文定义为: Direct Memory Access。它的技术含义可以顾名思义, 就是数据传输在设备和内存之间直接进行, 不需要CPU的参与。该项技术的使用大大提高了数据实时采集和处理的效率。但是为了更好的配合这样好的机制, 我们需要将用户缓冲区分段, 比如分为 32 段, 每段的长度等于FIFO半满长度4096, 因此可以定义一个二维数组。如: SHORT ADBuffer[32][4096], 即nSegmentCount=32, nSegmentSizeWords=4096, 然后开始启动设备后, ADBuffer[0]首先被DMA占用, 当传输完成后, hDmaEvent即被触发, 用户即可处理ADBuffer[0], 而DMA接着占用ADBuffer[1], 当传输完成后, hDmaEvent即再次被触发, 用户即可处理ADBuffer[1], 而DMA接着占用ADBuffer[2], 就这样依次类推。至到ADBuffer[31]被传输完后DMA再回到始端, 占用ADBuffer[0], 就这样周而复始的进行下去。除了hDmaEvent事件对象可以通知用户何时处理数据外, 其[GetDevStatusDmaAD](#)函数也可以实时返回DMA各种状态, 如DMA正在占用的缓冲段ID (iCurSegmentID), 整个缓冲链各个段的更新状态(bSegmentSts[]), 整个缓冲链是否溢出(bBufferOverflow)等, 跟踪这些信息, 可以使数据转换、传输和处理之间有更大的时间弹性, 高度保证数据的连续性。

切记: 在[InitDeviceDmaAD](#)函数被调用之后若想再调用它改变硬件的某些参数, 那么必须在[ReleaseDeviceDmaAD](#)之后方可调用。即[InitDeviceDmaAD](#)和[ReleaseDeviceDmaAD](#)必须成对调用, 且在应用程序被关闭前必须确保已调用[ReleaseDeviceDmaAD](#)释放了各种DMA资源, 否则可能会引起系统严重错误。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceDmaAD](#) [StartDeviceDmaAD](#)
[GetDevStatusDmaAD](#) [SetDevStatusDmaAD](#) [StopDeviceDmaAD](#)
[ReleaseDeviceDmaAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 启动设备上的 AD 部件

函数原型:

Visual C++:

BOOL StartDeviceDmaAD (HANDLE hDevice)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 在[InitDeviceDmaAD](#)被成功调用之后, 调用此函数即可启动设备上的AD部件, 让设备开始AD采样。

参数: hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

返回值: 若成功, 则返回TRUE, 意味着AD被启动, 否则返回FALSE, 用户可以用GetLastErrorEx捕获错误码。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceDmaAD](#) [StartDeviceDmaAD](#)
 [GetDevStatusDmaAD](#) [SetDevStatusDmaAD](#) [StopDeviceDmaAD](#)
 [ReleaseDeviceDmaAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 取得 DMA 的状态标志

Visual C++:

BOOL GetDevStatusDmaAD (HANDLE hDevice,
 PPXI8811_STATUS_DMA pDMAStatus)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 一旦用户使用[StartDeviceDmaAD](#)后, 应立即用此函数查询DMA的状态 (当前段缓冲ID、缓冲段新旧标志、DMA缓冲溢出标志)。我们通常用缓冲段新旧标志bSegmentSts[x]去同步缓冲区数据处理操作。当bSegmentSts[x]标志为 1 时表示其该段为新数据段, 则可以处理x段数据, 然后再执行[SetDevStatusDmaAD](#)函数将x段新旧标志置为 0, 表示已处理完, 该段变为旧数据。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pDMAStatus 它属于 PXI8811_STATUS_DMA 的结构体指针。该参数实时返回DMA的当前状态。关于PXI8811_STATUS_DMA具体定义请参考PXI8811.h(.Bas或.Pas或.VI)驱动接口文件以及本文档中的《[DMA状态参数结构 \(PXI8811_STATUS_DMA\)](#)》。

返回值: 若调用成功则返回TRUE, 否则返回FALSE, 用户可以调用GetLastErrorEx函数取得当前错误码。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceDmaAD](#) [StartDeviceDmaAD](#)
 [GetDevStatusDmaAD](#) [SetDevStatusDmaAD](#) [StopDeviceDmaAD](#)
 [ReleaseDeviceDmaAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 取得 DMA 的状态标志

函数原型:

Visual C++:

BOOL SetDevStatusDmaAD (HANDLE hDevice,
 LONG iClrBufferID)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 当处理完 DMA 缓冲链中的某一段数据后, 应该立即调用此函数将其缓冲段状态标志清除, 使其复位至 0, 表示该数据已被处理过, 已变成了旧数据, 以便在下一个 DMA 事件响应下, 不会重复自理某一缓冲段的数据。同时也避免产生 DMA 缓冲区溢出的可能。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

iClrBufferID 要被清除标志的缓冲段ID。当指定的缓冲段状态标志清除后, 则从[GetDevStatusDmaAD](#)函数返回的bSegmentSts[x]则会为 0。只有待到DMA事件下, 其相应的缓冲段状态标志才会被置 1。

返回值: 若调用成功则返回TRUE, 否则返回FALSE, 用户可以调用GetLastErrorEx函数取得当前错误码。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceDmaAD](#) [StartDeviceDmaAD](#)
 [GetDevStatusDmaAD](#) [SetDevStatusDmaAD](#) [StopDeviceDmaAD](#)
 [ReleaseDeviceDmaAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 暂停设备上的 AD 采样工作

函数原型:

Visual C++:

BOOL StopDeviceDmaAD (HANDLE hDevice)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 在 [StartDeviceDmaAD](#) 被成功调用之后, 用户可以在任何时候调用此函数停止 AD 采样(必须在 [ReleaseDeviceDmaAD](#) 之间被调用), 注意它不改变设备的其它任何状态。如果过后用户再调用 [StartDeviceDmaAD](#), 那么设备会接着停止前的状态(如通道位置)继续开始正常的 AD 数据转换。

参数: `hDevice` 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。

返回值: 若成功, 则返回 TRUE, 意味着 AD 被停止, 否则返回 FALSE, 用户可以用 `GetLastErrorEx` 捕获错误码。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceDmaAD](#) [StartDeviceDmaAD](#)
[GetDevStatusDmaAD](#) [SetDevStatusDmaAD](#) [StopDeviceDmaAD](#)
[ReleaseDeviceDmaAD](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 释放设备上的 AD 部件

函数原型:

Visual C++:

`BOOL ReleaseDeviceDmaAD (HANDLE hDevice)`

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 释放设备上的 AD 部件, 如果 AD 没有被 [StopDeviceDmaAD](#) 函数停止, 则此函数在释放 AD 部件之前先停止 AD 部件。

参数: `hDevice` 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。

返回值: 若成功, 则返回 TRUE, 否则返回 FALSE, 用户可以用 `GetLastErrorEx` 捕获错误码。

相关函数: [CreateDevice](#) [InitDeviceDmaAD](#) [StartDeviceDmaAD](#)
[GetDevStatusDmaAD](#) [SetDevStatusDmaAD](#) [StopDeviceDmaAD](#)
[ReleaseDeviceDmaAD](#) [ReleaseDevice](#)

应注意的是, [InitDeviceDmaAD](#) 必须和 [ReleaseDeviceDmaAD](#) 函数一一对应, 即当您执行了一次 [InitDeviceDmaAD](#) 后, 再一次执行这些函数前, 必须执行一次 [ReleaseDeviceDmaAD](#) 函数, 以释放先前由 [InitDeviceDmaAD](#) 占用的系统软硬件资源, 如映射寄存器地址、系统内存等。只有这样, 当您再次调用 [InitDeviceDmaAD](#) 函数时, 那些软硬件资源才可被再次使用。

◆ 函数一般调用顺序

- ① [CreateDevice](#)
- ② [CreateSystemEvent](#)(公共函数)
- ③ [InitDeviceDmaAD](#)
- ④ [StartDeviceDmaAD](#)
- ⑤ `WaitForSingleObject`(WIN32 API 函数, 详细说明请参考 MSDN 文档)
- ⑥ [GetDevStatusDmaAD](#)
- ⑦ [SetDevStatusDmaAD](#)
- ⑧ [StopDeviceDmaAD](#)
- ⑨ [ReleaseDeviceDmaAD](#)
- ⑩ [ReleaseSystemEvent](#) (公共函数)
- 11 [ReleaseDevice](#)

注明: 用户可以反复执行第⑤⑥⑦步, 以实现高速连续不间断大容量采集。

关于这个过程的图形说明请参考《[使用纲要](#)》。

注意: 若成功初始化 DMA 后, 要退出整个应用程序, 切记应先释放 DMA 才能退出。

第五节、AD 硬件参数保存与读取函数原型说明

◆ 从 Windows 系统中读入硬件参数函数

函数原型:

Visual C++:

`BOOL LoadParaAD (HANDLE hDevice,`

PPXI8811_PARA_AD pADPara)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 负责从 Windows 系统中读取设备的硬件参数。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pADPara属于PXI8811_PARA_AD的结构指针类型, 它负责返回PXI硬件参数值, 关于结构指针类型PXI8811_PARA_AD请参考PXI8811.h或PXI8811.Bas或PXI8811.Pas函数原型定义文件, 也可参考本文《[硬件参数结构](#)》关于该结构的有关说明。

返回值: 若成功, 返回 TRUE, 否则返回 FALSE。

相关函数: [CreateDevice](#) [LoadParaAD](#) [SaveParaAD](#)
[ReleaseDevice](#)

◆ 往 Windows 系统写入设备硬件参数函数

函数原型:

Visual C++:

BOOL SaveParaAD (HANDLE hDevice,
PPXI8811_PARA_AD pADPara)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 负责把用户设置的硬件参数保存在 Windows 系统中, 以供下次使用。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pADPara设备硬件参数, 关于PXI8811_PARA_AD的详细介绍请参考PXI8811.h或PXI8811.Bas或PXI8811.Pas函数原型定义文件, 也可参考本文《[硬件参数结构](#)》关于该结构的有关说明。

返回值: 若成功, 返回 TRUE, 否则返回 FALSE。

相关函数: [CreateDevice](#) [LoadParaAD](#) [SaveParaAD](#)
[ReleaseDevice](#)

◆ AD 采样参数复位至出厂默认值函数

函数原型:

Visual C++:

BOOL ResetParaAD (HANDLE hDevice,
PPXI8811_PARA_AD pADPara)

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 将系统中原来的 AD 参数值复位至出厂时的默认值。以防用户不小心将各参数设置错误造成一时无法确定错误原因的后果。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pADPara设备硬件参数, 它负责在参数被复位后返回其复位后的值。关于PXI8811_PARA_AD的详细介绍请参考PXI8811.h或PXI8811.Bas或PXI8811.Pas函数原型定义文件, 也可参考本文《[硬件参数结构](#)》关于该结构的有关说明。

返回值: 若成功, 返回 TRUE, 否则返回 FALSE。

相关函数: [CreateDevice](#) [LoadParaAD](#) [SaveParaAD](#)
[ResetParaAD](#) [ReleaseDevice](#)

注意: 在您编写工程应用软件时, 若要更方便的保存和读取您特有的软件参数, 请不防使用我们为您提供的辅助函数: [SaveParaInt](#)、[LoadParaInt](#)、[SaveParaString](#)、[LoadParaString](#), 详细说明请参考共用函数介绍章节中的《[各种参数保存和读取函数原型说明](#)》。

第四章 硬件参数结构

第一节、AD 硬件参数介绍 (PXI8811_PARA_AD)

Visual C++:

```
typedef struct _PXI8811_PARA_AD
{
    LONG bChannelArray[8]; // 采样通道选择阵列, 分别控制 8 个通道, =TRUE 表示该通道采样, 否则不采样
    LONG Frequency;       // 采集频率, 单位为 Hz, [1, 105000]
    LONG CouplingType[8]; // 分别控制 8 个通道, 耦合类型(直流耦合, 交流耦合)
    LONG IEPEEnable[8];  // 分别控制 8 个通道, IEPE 使能, =TRUE 表示使能 IEPE, =FALSE 表示禁止 IEPE
    LONG TriggerMode;    // 触发模式选择
    LONG TriggerSource;  // 触发源选择
    LONG TriggerType;    // 触发类型选择(边沿触发/电平触发)
    LONG TriggerDir;     // 触发方向选择(正向/负向触发)
    LONG ClockSource;    // 时钟源选择(内/外时钟源)
    LONG OutClockSource; // 时钟输入输出源
    LONG bClockSourceDir; // 是否将时钟信号输出到 PXI 总线, =TRUE: 允许输出, =FALSE: 允许输入
    LONG bAntiAlias;     // 是否使能数字抗混叠功能, =TRUE: 使能, =FALSE: 禁止
} PXI8811_PARA_AD, *PPXI8811_PARA_AD
```

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

此结构主要用于设定设备AD硬件参数值, 用这个参数结构对设备进行硬件配置完全由[InitDeviceAD](#)函数自动完成。用户只需要对这个结构体中的各成员简单赋值即可。

CouplingType 耦合类型所使用的选项

| 常量名 | 常量值 | 功能定义 |
|---------------------|------|------|
| PXI8811_COUPLING_AC | 0x00 | 交流耦合 |
| PXI8811_COUPLING_DC | 0x01 | 直流耦合 |

TriggerMode AD 触发模式。

| 常量名 | 常量值 | 功能定义 |
|-----------------------|------|-------|
| PXI8811_TRIGMODE_SOFT | 0x00 | 软件内触发 |
| PXI8811_TRIGMODE_POST | 0x01 | 硬件后触发 |

TriggerType AD 触发类型。

| 常量名 | 常量值 | 功能定义 |
|------------------------|------|-----------|
| PXI8811_TRIGTYPE_EDGE | 0x00 | 边沿触发 |
| PXI8811_TRIGTYPE_PULSE | 0x01 | 脉冲触发 (电平) |

TriggerSource AD 触发源。

| 常量名 | 常量值 | 功能定义 |
|-------------------------|------|-----------------------|
| PXI8811_TRIGSRC_DTR | 0x00 | 选择 DTR 作为触发源 |
| PXI8811_TRIGSRC_TRIGGER | 0x01 | Trigger 信号触发 (用于多卡同步) |

TriggerDir AD 触发方向。它的选项值如下表:

| 常量名 | 常量值 | 功能定义 |
|--------------------------|------|-------|
| PXI8811_TRIGDIR_NEGATIVE | 0x00 | 下降沿触发 |
| PXI8811_TRIGDIR_POSITIVE | 0x01 | 上升沿触发 |

| | | |
|-----------------------------|------|---------|
| PXI8811_TRIGDIR_POSIT_NEGAT | 0x02 | 上下边沿均触发 |
|-----------------------------|------|---------|

注明：PXI8811_TRIGDIR_POSIT_NEGAT 在边沿类型下，则都表示不管是上边沿还是下边沿均触发。

ClockSource AD 时钟源选择。它的选项值如下表：

| 常量名 | 常量值 | 功能定义 |
|----------------------|------|---------------|
| PXI8811_CLOCKSRC_IN | 0x00 | 使用内部时钟 |
| PXI8811_CLOCKSRC_PXI | 0x01 | PXI 背板 10M 时钟 |

OutClockSource 时钟输入输出源所使用的选项

| 常量名 | 常量值 | 功能定义 |
|------------------------------|------|---------------------------|
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER0 | 0x00 | 选择 PXI 总线上的 TRIG0 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER1 | 0x01 | 选择 PXI 总线上的 TRIG1 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER2 | 0x02 | 选择 PXI 总线上的 TRIG2 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER3 | 0x03 | 选择 PXI 总线上的 TRIG3 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER4 | 0x04 | 选择 PXI 总线上的 TRIG4 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER5 | 0x05 | 选择 PXI 总线上的 TRIG 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER6 | 0x06 | 选择 PXI 总线上的 TRIG5 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_TRIGGER7 | 0x07 | 选择 PXI 总线上的 TRIG6 输入/输出时钟 |
| PXI8811_OUTCLOCKSRC_PXISTAR | 0x08 | PXI_STAR 信号触发 |

第二节、AD 采样的实际硬件参数 (PXI8811_STATUS_AD)

Visual C++:

```
typedef struct _PXI8811_STATUS_AD
{
    LONG bNotEmpty; // 板载 FIFO 存储器的非空标志, =TRUE 非空, =FALSE 空
    LONG bHalf; // 板载 FIFO 存储器的半满标志, =TRUE 半满以上, =FALSE 半满以下
    LONG bOverflow; // 板载 FIFO 存储器的溢出标志, =TRUE 已发生溢出, =FALSE 未发生溢出
} PXI8811_STATUS_AD, *PPXI8811_STATUS_AD;
```

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

此结构体主要用于查询AD的各种状态，[GetDevStatusAD](#)函数使用此结构体来实时取得AD状态，以便同步各种数据采集和处理过程。

bNotEmpty AD 板载存储器 FIFO 的非空标志，=TRUE 表示存储器处在非空状态，即有可读数据，否则表示空。

bHalf AD 板载存储器 FIFO 的半满标志，=TRUE 表示存储器处在半满状态，即有至少有半满以上数据可读，否则表示在半满以下，可能有小于半满的数据可读。

bDynamic_Overflow AD 板载存储器 FIFO 的溢出标志，=TRUE 表示存储器处在全满或溢出状态，即全满的数据可读数据，但此时的数据很有可能已有丢点现象。否则表示满以下状态。该状态处于动态溢出状态，即 FIFO 随时溢出，它随时=TRUE，而随时不溢出，则随时=FALSE。

bStatic_Overflow AD 板载存储器 FIFO 的溢出标志，=TRUE 表示存储器至少有过一次出现全满或溢出状态，然后永远为 TRUE，除非用户重新开始采集数据则会自动变为 FALSE。在启动采集过程中，只有一次全满或溢出状态都未发生过，则此标志恒等于 FALSE。所以用此标志可以确定在整过采集中是否有过溢出丢点现象。当然要避免丢点现象的发生，您需要考虑应用软件设计的合理性、效率性等各方因素，我们提供的高级演示程序（尤其是 VC）便很好的展示了此类思想。

bTriggerFlag AD 触发标志，=TRUE 表示已被触发(即产生触发事件)，=FALSE 表示未产生触发事件。

相关函数：[CreateDevice](#) [GetDevStatusProAD](#) [ReleaseDevice](#)

第三节、DMA 状态参数结构 (PXI8811_STATUS_DMA)

```
const int MAX_SEGMENT_COUNT = 64;
```

Visual C++:

```
typedef struct _PXI8811_STATUS_DMA
{
    LONG iCurSegmentID;           // 当前段缓冲 ID, 表示 DMA 正在传输的缓冲区段
    LONG bSegmentSts[MAX_SEGMENT_COUNT];
    LONG bBufferOverflow;        // 返回溢出状态
} PXI8811_STATUS_DMA, *PPXI8811_STATUS_DMA;
```

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

此结构体主要用于DMA传输时的状态监控, [GetDevStatusDmaAD](#)函数使用此结构体来实时取得DMA状态, 以便同步各种数据处理过程。

iCurSegmentID DMA正在传输的当前缓冲段ID号。该ID号返回值的最大范围为0至63, 但其具体的返回值范围为 [InitDeviceDmaAD](#) 中的 nSegmentCount 参数决定, 它的返回值为 0 至 nSegmentCount-1。注意, 每次调用 [InitDeviceDmaAD](#) 初始化设备后, 其值自动被复位至0。

bSegmentSts[] DMA缓冲区各段的状态。如bSegmentSts[0]=0, 表示缓冲区段0此时为旧数据段, 若=1则段0为新数据段, 可以对其进行数据处理。同理, bSegmentSts[1]=0, 表示缓冲区段1此时为旧数据段, 若=1则段1为新数据段, 可以对其进行数据处理。注意, 每次调用 [InitDeviceDmaAD](#) 初始化设备后, 其值自动被复位至0。

bBufferOverflow 组缓冲区溢出标志。若等于0, 则表示整个DMA缓冲链未发生溢出, 若等于1, 则表示整个DMA缓冲链已发生溢出。注意, 每次调用 [InitDeviceDmaAD](#) 初始化设备后, 其值自动被复位至0。

相关函数: [CreateDevice](#) [LoadParaAD](#) [SaveParaAD](#)
[ResetParaAD](#) [ReleaseDevice](#)

第五章 数据格式转换与排列规则

第一节、AD 原码 LSB 数据转换成电压值的换算方法

首先应根据设备实际位数屏蔽掉不用的高位, 然后依其所选量程, 按照下表公式进行换算即可。这里只以缓冲区 ADBuffer[]中的第1个点 ADBuffer[0]为例。

| 量程(mV) | 计算机语言换算公式(ANSI C 语法) | Volt 取值范围 (mV) |
|----------|--|--------------------|
| ±10000mV | $Volt = (20000.00/16777216) * (ADBuffer[0] \& 0x\text{FFFFFF}) - 10000.00$ | [-10000, +9995.12] |

下面举例说明各种语言的换算过程 (以±10000mV 量程为例)

Visual C++:

```
Lsb = ADBuffer[0] & 0x FFFFFFFF;
Volt = (20000.00/16777216) * Lsb - 10000.00;
```

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

第二节、AD 采集函数的 ADBuffer 缓冲区中的数据排放规则

| | | | | | | | | | | | | | | | | |
|----------|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|-----|
| 数据缓冲区索引号 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | ... |
| 通道号 | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | ... |

第三节、AD 测试应用程序创建并形成的数据文件格式

首先该数据文件从始端 0 字节位置开始往后至第 HeadSizeBytes 字节位置宽度属于文件头信息，而从 HeadSizeBytes 开始才是真正的 AD 数据。HeadSizeBytes 的取值通常等于本头信息的字节数大小。文件头信息包含的内容如下结构体所示。对于更详细的内容请参考 Visual C++高级演示工程中的 UserDef.h 文件。

```
typedef struct _FILE_HEADER
{
    LONG HeadSizeBytes;           // 文件头信息长度
    LONG FileType;
    // 该设备数据文件共有的成员
    LONG BusType;                // 设备总线类型(DEFAULT_BUS_TYPE)
    LONG DeviceNum;              // 该设备的编号(DEFAULT_DEVICE_NUM)
    LONG HeadVersion;            // 头信息版本(D31-D16=Major,D15-D0=Minijor) = 1.0
    LONG VoltBottomRange;        // 量程下限(mV)
    LONG VoltTopRange;           // 量程上限(mV)
    LONGLONG nTriggerPos;        // 触发点位置
    LONG BatCode;                // 同批文件识别码
    LONG ChannelCount;           // 通道总数
    LONG DataWidth;              // 设备的精度(分辨率)
    LONG bXorHighBit;            // 是否高位求反(为 1 则求反)
    PXI8811_PARA_AD ADPara;      // 保存硬件参数
    PXI8811_STATUS_AD ADStatus;  // 保存硬件参数
    LONG CrystalFreq;            // 晶振频率
    LONG ChannelNum;             // 通道号
    LONG HeadEndFlag;            // 头信息结束位
} FILE_HEADER, *PFILE_HEADER;
```

AD 数据的格式为 16 位二进制格式，它的排放规则与在 ADBuffer 缓冲区排放的规则一样，即每 16 位二进制(字)数据对应一个 16 位 AD 数据。您只需要先开辟一个 16 位整型数组或缓冲区，然后将磁盘数据从指定位置(即双字节对齐的某个位置)读入数组或缓冲区，然后访问数组中的每个元素，即是对相应 AD 数据的访问。

第六章 上层用户函数接口应用实例

第一节、简易程序演示说明

一、怎样使用[ReadDeviceProAD-Npt](#)函数直接取得AD数据

Visual C++:

其详细应用实例及正确代码请参考 Visual C++测试与演示系统，您先点击 Windows 系统的[开始]菜单，再按下列顺序点击，即可打开基于 VC 的 Sys 工程。

[程序] | [阿尔泰测控演示系统] | [PXI8811 同步采集 AD 卡] | [Microsoft Visual C++] | [简易代码演示] | [非空方式]

二、怎样使用[ReadDeviceProAD-Half](#)函数直接取得AD数据

Visual C++:

其详细应用实例及正确代码请参考 Visual C++测试与演示系统，您先点击 Windows 系统的[开始]菜单，再按下列顺序点击，即可打开基于 VC 的 Sys 工程。

[程序] | [阿尔泰测控演示系统] | [PXI8811 同步采集 AD 卡] | [Microsoft Visual C++] | [简易代码演示] | [半满方式]

三、怎样使用 DMA 方式取得 AD 数据

Visual C++:

其详细应用实例及正确代码请参考 Visual C++测试与演示系统,您先点击 Windows 系统的[开始]菜单,再按下列顺序点击,即可打开基于 VC 的 Sys 工程。

[程序] | [阿尔泰测控演示系统] | [PXI8811 同步采集 AD 卡] | [Microsoft Visual C++] | [简易代码演示] | [DMA 方式]

第二节、高级程序演示说明

高级程序演示了本设备的所有功能,您先点击 Windows 系统的[开始]菜单,再按下列顺序点击,即可打开基于 VC 的 Sys 工程(主要参考 PXI8811.h 和 ADDoc.cpp)。

[程序] | [阿尔泰测控演示系统] | [PXI8811 同步采集 AD 卡] | [Microsoft Visual C++] | [高级代码演示]

其默认存放路径为:系统盘\ART\PXI8811\SAMPLES\VC\ADVANCED

其他语言的演示可以用上面类似的方法找到。

第七章 高速大容量、连续不间断数据采集及存盘技术详解

与ISA、USB设备同理,使用子线程跟踪AD转换进度,并进行数据采集是保持数据连续不间断的最佳方案。但是与ISA总线设备不同的是,PXI设备在这里不使用动态指针去同步AD转换进度,因为ISA设备环形内存池的动态指针操作是一种软件化的同步,而PXI设备不再有软件化的同步,而完全由硬件和驱动程序自动完成。这样一来,用户要用程序方式实现连续数据采集,其软件实现就显得极为容易。每次用ReadDeviceProAD_X函数读取AD数据时,那么设备驱动程序会按照AD转换进度将AD数据一一放进用户数据缓冲区,当完成该次所指定的点数时,它便会返回,当您再次用这个函数读取数据时,它会接着上一次的位置传递数据到用户数据缓冲区。只是要求每两次ReadDeviceProAD-Npt (或者ReadDeviceProAD-Half) 之间的时间间隔越短越好。

但是由于我们的设备是通常工作在一个单CPU多任务的环境中,由于任务之间的调度切换非常平凡,特别是当用户移动窗口、或弹出对话框等,则会使当前线程猛地花掉大量的时间去处理这些图形操作,因此如果处理不当,则将无法实现高速连续不间断采集,那么如何更好的克服这些问题呢?用子线程则是必须的(在这里我们称之为数据采集线程),但这还不够,必须要求这个线程是绝对的工作者线程,即这个线程在正常采集中不能有任何窗口等图形操作。只有这样,当用户进行任何窗口操作时,这个线程才不会被堵塞,因此可以保证其正常连续的数据采集。但是用户可能要问,不能进行任何窗口操作,那么我如何将采集的数据显示在屏幕上呢?其实很简单,再开辟一个子线程,我们称之为数据处理线程,也叫用户界面线程。最初,数据处理线程不做任何工作,而是在Win32 API 函数WaitForSingleObject的作用下进入睡眠状态,此时它基本不消耗CPU时间,即可保证其他线程代码有充分的运行机会(这里当然主要指数据采集线程),当数据采集线程取得指定长度的数据到用户空间时,则再用Win32 API 函数SetEvent将指定事件消息发送给数据处理线程,则数据处理线程即刻恢复运行状态,迅速对这批数据进行处理,如计算、在窗口绘制波形、存盘等操作。

可能用户还要问,既然数据处理线程是非工作者线程,那么如果用户移动窗口等操作堵塞了该线程,而数据采集线程则在不停地采集数据,那数据处理线程难道不会因此而丢失采集线程发来的某一段数据吗?如果不另加处理,这个情况肯定有发生的可能。但是,我们采用了一级缓冲队列和二级缓冲队列的设计方案,足以避免这个问题。即假设数据采集线程每一次从设备上取出8K数据,那么我们就创建一个缓冲队列,在用户程序中最简单的办法就是开辟一个二维数组如ADBuffer [SegmentCount][SegmentSize],我们将SegmentSize视为数据采集线程每次采集的数据长度,SegmentCount则为缓冲队列的成员个数。您应根据您的计算机物理内存大小和总体使用情况来设定这个数。假如我们设成32,则这个缓冲队列实际上就是数组ADBuffer [32][8192]的形式。那么如何使用这个缓冲队列呢?方法很简单,它跟一个普通的缓冲区如一维数组差不多,唯一不同是,两个线程首先要通过改变SegmentCount字段的值,即这个下标Index的值来填充和引用由Index下标指向某一段SegmentSize长度的数据缓冲区。需要注意的是两个线程不共用一个Index下标变量。具体情况是当数据采集线程在AD部件被ReadDeviceProAD-Npt (或者ReadDeviceProAD-Half) 初始化之后,首次采集数据时,则将自己的ReadIndex下标置为0,即用第一个缓冲区采集AD数据。当采集完后,则向数据处理线程发送消息,且两个线程的公共变量SegmentCount加1,(注意SegmentCount变量是用于记录当前时刻缓冲队列中有多少个已被数据采集线程使用了,但是却没被数据处理线程处理掉的缓冲区数量。)然后再接着将ReadIndex偏移至1,再用第二个缓冲区采集数据。再将SegmentCount加1,直到ReadIndex等于31为止,然后再回到0位置,重新开始。而数据处理线程则在每次接受到消息时判断有多少由于自己被堵塞而没有被处理的缓冲区个数,然后逐一进行处理,最后再从SegmentCount变量中减去在所接受到的当前事件下所处理的缓冲区个数,具体处理哪个缓冲区由CurrentIndex指向。因此,即便应用程序突然很忙,使数据处理线程没有时间处理已到来的数据,但是由于

缓冲区队列的缓冲作用，可以让数据采集线程先将数据连续缓存在这个区域中，由于这个缓冲区可以设计得比较大，因此可以缓冲很大的时间，这样即便是数据处理线程由于系统的偶而繁忙而被堵塞，也很难使数据丢失。而且通过这种方案，用户还可以在数据采集线程中对SegmentCount加以判断，观察其值是否大于了 32，如果大于，则缓冲区队列肯定因数据处理采集的过度繁忙而被溢出，如果溢出即可报警。因此具有强大的容错处理。

图 7.1 便形象的演示了缓冲队列处理的方法。可以看出，最初设备启动时，数据采集线程在往 ADBuffer[0]里面填充数据时，数据处理线程便在 WaitForSingleObject 的作用下睡眠等待有效数据。当 ADBuffer[0]被数据采集线程填满后，立即给数据处理线程 SetEvent 发送通知 hEvent，便紧接着开始填充 ADBuffer[1]，数据处理线程接到事件后，便醒来开始处理数据 ADBuffer[0]缓冲。它们就这样始终差一个节拍。如虚线箭头所示。

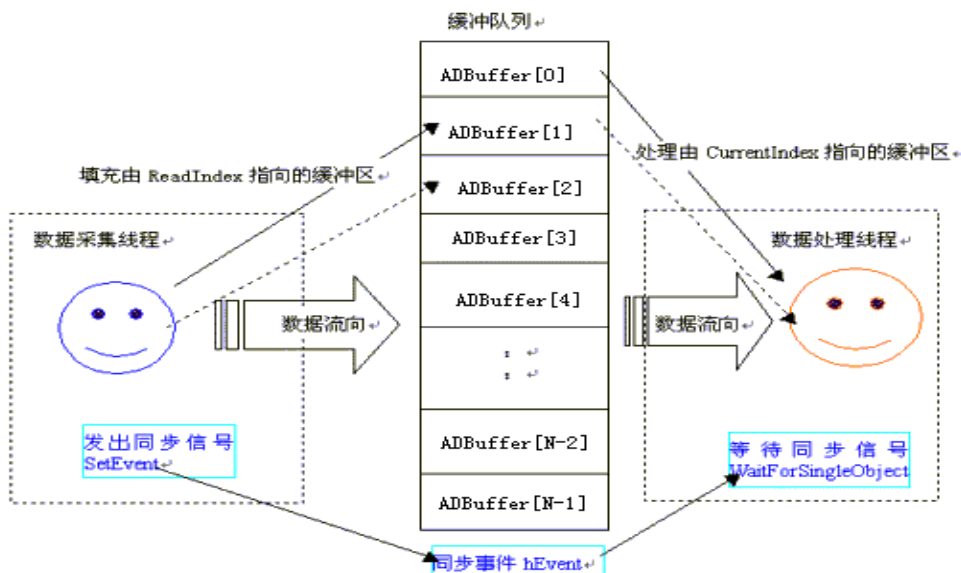


图 7.1

第一节、使用程序查询方式实现该功能

下面用 Visual C++程序举例说明。

一、使用ReadDeviceProAD-Npt函数读取设备上的AD数据

其详细应用实例及正确代码请参考 Visual C++测试与演示系统，您先点击 Windows 系统的[开始]菜单，再按下列顺序点击，即可打开基于 VC 的 Sys 工程(ADDoc.h 和 ADDoc.cpp, ADThread.h 和 ADThread.cpp)。

[程序] | [阿尔泰测控演示系统] | [PXI8811 同步采集 AD 卡] | [Microsoft Visual C++] | [高级演示程序]

然后，您着重参考 ADDoc.cpp 源文件中以下函数：

```
void CADDoc::StartDeviceAD()           // 启动线程函数
BOOL MyStartDeviceAD(HANDLE hDevice); // 位于 ADThread.cpp
UINT ReadDataThread_Npt (PVOID pThreadPara) // 读数据线程，位于 ADThread.cpp
UINT ProcessDataThread(PVOID pThreadPara) // 绘制数据线程
BOOL MyStopDeviceAD(HANDLE hDevice); // 位于 ADThread.cpp
void CADDoc::StopDeviceAD()           // 终止采集函数
```

二、使用ReadDeviceProAD-Half函数读取设备上的AD数据（它使用FIFO的半满标志）

其详细应用实例及正确代码请参考 Visual C++测试与演示系统，您先点击 Windows 系统的[开始]菜单，再按下列顺序点击，即可打开基于 VC 的 Sys 工程(ADDoc.h 和 ADDoc.cpp, ADThread.h 和 ADThread.cpp)。

[程序] | [阿尔泰测控演示系统] | [PXI8811 同步采集 AD 卡] | [Microsoft Visual C++] | [高级演示程序]

然后，您着重参考 ADDoc.cpp 源文件中以下函数：

```
void CADDoc::StartDeviceAD()           // 启动线程函数
BOOL MyStartDeviceAD(HANDLE hDevice); // 位于 ADThread.cpp
UINT ReadDataThread_Half (PVOID pThreadPara) // 读数据线程，位于 ADThread.cpp
UINT ProcessDataThread(PVOID pThreadPara) // 绘制数据线程
BOOL MyStopDeviceAD(HANDLE hDevice); // 位于 ADThread.cpp
```



```
void CADDoc::StopDeviceAD() // 终止采集函数
```

当然用 FIFO 非空标志读取 AD 数据, 能获得接近 FIFO 总容量的栈深度, 这样用户在两批数据之间, 便有更多的时间来处理某些数据。而用半满标志, 则最多只能达到 FIFO 总容量的二分之一的栈深度, 那么用户在两批数据之间处理数据的时间会相对短些, 但是半满读取时, 查询 AD 转换标志的时间则最少。当然究意那种方案最好, 还得看用户的实际需要。

第二节、使用 DMA 方式实现该功能

DMA 方式是利用直接内存存取技术实现的数据传输技术, 它基本上不占用 CPU 时间就可能很快的将数据从设备读到用户缓冲区中。所以利用 DMA 方式采集数据, 其吞吐率要比程序方式高很多。

需要注意的是, 由于 DMA 方式采用了多缓冲级链的方式, 因此每次接收到 DMA 事件后, 一定要注意 [GetDevStatusDmaAD](#) 函数返回的缓冲区状态, 必须在该次事件之下, 探测所有缓冲区段状态是否为新标志 1, 直至所有标志为旧标志 0 后才能允许程序再去接管下一次 DMA 事件。

其详细应用实例及完整代码请参考 Visual C++ 测试与演示系统, 您先点击 Windows 系统的[开始]菜单, 再按下列顺序点击, 即可打开基于 VC 的 Sys 工程(ADDoc.h 和 ADDoc.cpp, ADThread.h 和 ADThread.cpp)。

[程序] | [阿尔泰测控演示系统] | [PXI8811 同步采集 AD 卡] | [Microsoft Visual C++] | [高级演示程序]

然后, 您着重参考 ADDoc.cpp 源文件中以下函数:

```
void CADDoc::StartDeviceAD() // 启动线程函数
BOOL MyStartDeviceAD(HANDLE hDevice); // 位于 ADThread.cpp
UINT ReadDataThread_Dma (PVOID pThreadPara) // 读数据线程, 位于 ADThread.cpp
UINT ProcessDataThread(PVOID pThreadPara) // 绘制数据线程
BOOL MyStopDeviceAD(HANDLE hDevice); // 位于 ADThread.cpp
void CADDoc::StopDeviceAD() // 终止采集函数
```

第八章 共用函数介绍

这部分函数不参与本设备的实际操作, 它只是为您编写数据采集与处理程序时的有力手段, 使您编写应用程序更容易, 使您的应用程序更高效。

第一节、公用接口函数总列表 (每个函数省略了前缀“PXI8811_”)

| 函数名 | 函数功能 | 备注 |
|---|-------------------------|----------|
| ① PXI 总线内存映射寄存器操作函数 | | |
| GetDeviceBar | 取得指定的设备寄存器组 BAR 地址 | 底层用户 |
| GetDevVersion | 获取设备固件及程序版本 | 底层用户 |
| WriteRegisterByte | 以字节(8Bit)方式写寄存器端口 | 底层用户 |
| WriteRegisterWord | 以字(16Bit)方式写寄存器端口 | 底层用户 |
| WriteRegisterULong | 以双字(32Bit)方式写寄存器端口 | 底层用户 |
| ReadRegisterByte | 以字节(8Bit)方式读寄存器端口 | 底层用户 |
| ReadRegisterWord | 以字(16Bit)方式读寄存器端口 | 底层用户 |
| ReadRegisterULong | 以双字(32Bit)方式读寄存器端口 | 底层用户 |
| ② ISA 总线 I/O 端口操作函数 | | |
| WritePortByte | 以字节(8Bit)方式写 I/O 端口 | 用户程序操作端口 |
| WritePortWord | 以字(16Bit)方式写 I/O 端口 | 用户程序操作端口 |
| WritePortULong | 以无符号双字(32Bit)方式写 I/O 端口 | 用户程序操作端口 |
| ReadPortByte | 以字节(8Bit)方式读 I/O 端口 | 用户程序操作端口 |
| ReadPortWord | 以字(16Bit)方式读 I/O 端口 | 用户程序操作端口 |
| ReadPortULong | 以无符号双字(32Bit)方式读 I/O 端口 | 用户程序操作端口 |
| ③ 创建 Visual Basic 子线程, 线程数量可达 32 个以上 | | |
| CreateSystemEvent | 创建系统内核事件对象 | 用于线程同步 |
| ReleaseSystemEvent | 释放系统内核事件对象 | |

第二节、PXI 内存映射寄存器操作函数原型说明

◆ 取得指定的指定设备寄存器组 BAR 地址

函数原型:

Visual C++:

```
BOOL GetDeviceBar (HANDLE hDevice,
                  __int64 pbPCIBar[6])
```

LabVIEW:

请参考相关演示程序。

功能: 取得指定的指定设备寄存器组 BAR 地址。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pbPCIBar[6] 返回 PCI BAR 所有地址, 具体 PCI BAR 中有多少可用地址请看硬件说明书。

返回值: 若成功, 返回 TRUE, 否则返回 FALSE。

相关函数: [CreateDevice](#) [ReleaseDevice](#)

◆ 获取设备固件及程序版本

函数原型:

Visual C++:

```
BOOL GetDevVersion (HANDLE hDevice,
                   PULONG pulFmwVersion,
                   PULONG pulDriverVersion)
```

LabVIEW:

请参见相关演示程序。

功能: 获取设备固件及程序版本。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pulFmwVersion 指针参数, 用于取得固件版本。

pulDriverVersion 指针参数, 用于取得驱动版本。

返回值: 如果执行成功, 则返回 TRUE, 否则会返回 FALSE。

相关函数: [CreateDevice](#) [ReleaseDevice](#)

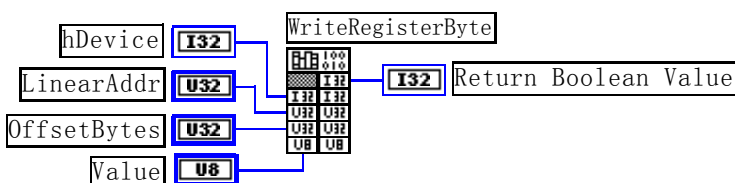
◆ 以单字节 (即 8 位) 方式写 PXI 内存映射寄存器的某个单元

函数原型:

Visual C++:

```
BOOL WriteRegisterByte (HANDLE hDevice,
                       __int64 pbLinearAddr,
                       ULONG OffsetBytes,
                       BYTE Value)
```

LabVIEW:



功能: 以单字节 (即 8 位) 方式写 PXI 内存映射寄存器。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pbLinearAddr PXI设备内存映射寄存器的线性基地址, 它的值应由[GetDeviceAddr](#)确定。

OffsetBytes相对于LinearAddr线性基地址的偏移字节数, 它与LinearAddr两个参数共同确定[WriteRegisterByte](#)函数所访问的映射寄存器的内存单元。

Value 输出 8 位整数。

返回值: 若成功, 返回 TRUE, 否则返回 FALSE。

相关函数:

| | | |
|-----------------------------------|------------------------------------|-----------------------------------|
| CreateDevice | GetDeviceAddr | WriteRegisterByte |
| WriteRegisterWord | WriteRegisterULong | ReadRegisterByte |
| ReadRegisterWord | ReadRegisterULong | ReleaseDevice |

Visual C++ 程序举例:

```

:
HANDLE hDevice;
ULONG LinearAddr, PhysAddr, OffsetBytes;
hDevice = CreateDevice(0)
if (!GetDeviceAddr(hDevice, &LinearAddr, &PhysAddr, 0) )
{
    AfxMessageBox “取得设备地址失败...”;
}
OffsetBytes = 100; // 指定操作相对于线性基地址偏移 100 个字节数位置的单元
WriteRegisterByte(hDevice, LinearAddr, OffsetBytes, 0x20); // 往指定映射寄存器单元写入 8 位的十六进制数据 20
ReleaseDevice( hDevice ); // 释放设备对象
:

```

◆ 以双字节（即 16 位）方式写 PXI 内存映射寄存器的某个单元

函数原型:

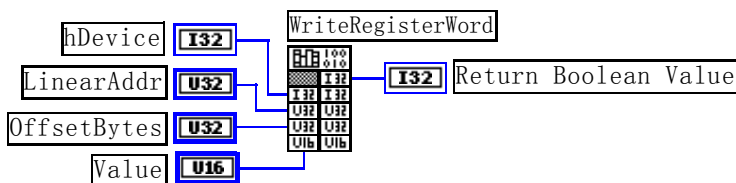
Visual C++:

```

BOOL WriteRegisterWord (HANDLE hDevice,
                        __int64 pbLinearAddr,
                        ULONG OffsetBytes,
                        WORD Value)

```

LabVIEW:



功能: 以双字节（即 16 位）方式写 PXI 内存映射寄存器。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pbLinearAddr PXI设备内存映射寄存器的线性基地址, 它的值应由[GetDeviceAddr](#)确定。

OffsetBytes 相对于LinearAddr线性基地址的偏移字节数, 它与LinearAddr两个参数共同确定[WriteRegisterWord](#)函数所访问的映射寄存器的内存单元。

Value 输出 16 位整型值。

返回值: 无。

相关函数:

| | | |
|-----------------------------------|------------------------------------|-----------------------------------|
| CreateDevice | GetDeviceAddr | WriteRegisterByte |
| WriteRegisterWord | WriteRegisterULong | ReadRegisterByte |
| ReadRegisterWord | ReadRegisterULong | ReleaseDevice |

Visual C++ 程序举例:

```

HANDLE hDevice;

```



```

ULONG LinearAddr, PhysAddr, OffsetBytes;
hDevice = CreateDevice(0)
if (!GetDeviceAddr(hDevice, &LinearAddr, &PhysAddr, 0) )
{
    AfxMessageBox “取得设备地址失败...”;
}
OffsetBytes = 100; // 指定操作相对于线性基地址偏移 100 个字节数位置的单元
WriteRegisterWord(hDevice, LinearAddr, OffsetBytes, 0x2000); //往指定映射寄存器单元写入 16 位的十六进制数据
ReleaseDevice( hDevice ); // 释放设备对象

```

◆ 以四字节（即 32 位）方式写 PXI 内存映射寄存器的某个单元

函数原型:

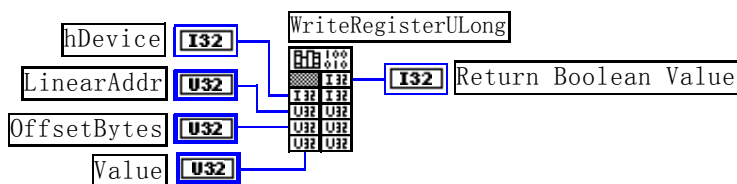
Visual C++:

```

BOOL WriteRegisterULong (HANDLE hDevice,
                        __int64 pbLinearAddr,
                        ULONG OffsetBytes,
                        ULONG Value)

```

LabVIEW:



功能: 以四字节（即 32 位）方式写 PXI 内存映射寄存器。

参数:

hDevice 设备对象句柄，它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pbLinearAddr PXI 设备内存映射寄存器的线性基地址，它的值应由 [GetDeviceAddr](#) 确定。

OffsetBytes 相对于 LinearAddr 线性基地址的偏移字节数，它与 LinearAddr 两个参数共同确定 [WriteRegisterULong](#) 函数所访问的映射寄存器的内存单元。

Value 输出 32 位整型值。

返回值: 若成功，返回 TRUE，否则返回 FALSE。

相关函数: [CreateDevice](#) [GetDeviceAddr](#) [WriteRegisterByte](#)
[WriteRegisterWord](#) [WriteRegisterULong](#) [ReadRegisterByte](#)
[ReadRegisterWord](#) [ReadRegisterULong](#) [ReleaseDevice](#)

Visual C++ 程序举例:

```

:
HANDLE hDevice;
ULONG LinearAddr, PhysAddr, OffsetBytes;
hDevice = CreateDevice(0)
if (!GetDeviceAddr(hDevice, &LinearAddr, &PhysAddr, 0) )
{
    AfxMessageBox “取得设备地址失败...”;
}
OffsetBytes=100; // 指定操作相对于线性基地址偏移 100 个字节数位置的单元
WriteRegisterULong(hDevice, LinearAddr, OffsetBytes, 0x20000000); // 往指定映射寄存器单元写入 32 位的十六进制数据
ReleaseDevice( hDevice ); // 释放设备对象
:

```

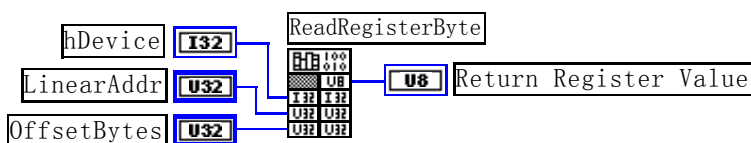
◆ 以单字节（即 8 位）方式读 PXI 内存映射寄存器的某个单元

函数原型:

Visual C++:

BYTE ReadRegisterByte (HANDLE hDevice,
 __int64 pbLinearAddr,
 ULONG OffsetBytes)

LabVIEW:



功能: 以单字节（即 8 位）方式读 PXI 内存映射寄存器的指定单元。

参数:

hDevice 设备对象句柄，它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pbLinearAddr PXI 设备内存映射寄存器的线性基地址，它的值应由 [GetDeviceAddr](#) 确定。

OffsetBytes 相对于 LinearAddr 线性基地址的偏移字节数，它与 LinearAddr 两个参数共同确定 [ReadRegisterByte](#) 函数所访问的映射寄存器的内存单元。

返回值: 返回从指定内存映射寄存器单元所读取的 8 位数据。

相关函数: [CreateDevice](#) [GetDeviceAddr](#) [WriteRegisterByte](#)
 [WriteRegisterWord](#) [WriteRegisterULong](#) [ReadRegisterByte](#)
 [ReadRegisterWord](#) [ReadRegisterULong](#) [ReleaseDevice](#)

Visual C++ 程序举例:

```

:
HANDLE hDevice;
ULONG LinearAddr, PhysAddr, OffsetBytes;
BYTE Value;
hDevice = CreateDevice(0); // 创建设备对象
GetDeviceAddr(hDevice, &LinearAddr, &PhysAddr, 0); // 取得 PXI 设备 0 号映射寄存器的线性基地址
OffsetBytes = 100; // 指定操作相对于线性基地址偏移 100 个字节数位置的单元
Value = ReadRegisterByte(hDevice, LinearAddr, OffsetBytes); // 从指定映射寄存器单元读入 8 位数据
ReleaseDevice( hDevice ); // 释放设备对象

```

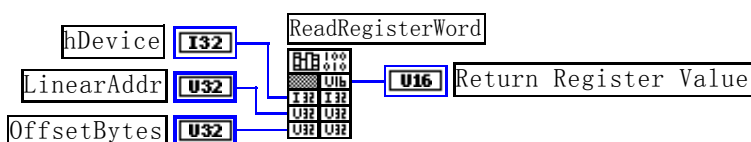
◆ 以双字节（即 16 位）方式读 PXI 内存映射寄存器的某个单元

函数原型:

Visual C++:

WORD ReadRegisterWord (HANDLE hDevice,
 __int64 pbLinearAddr,
 ULONG OffsetBytes)

LabVIEW:



功能: 以双字节（即 16 位）方式读 PXI 内存映射寄存器的指定单元。

参数:

hDevice 设备对象句柄，它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pbLinearAddr PXI 设备内存映射寄存器的线性基地址，它的值应由 [GetDeviceAddr](#) 确定。

OffsetBytes 相对于 LinearAddr 线性基地址的偏移字节数，它与 LinearAddr 两个参数共同确定 [ReadRegisterWord](#) 函数所访问的映射寄存器的内存单元。

返回值: 返回从指定内存映射寄存器单元所读取的 16 位数据。

相关函数: [CreateDevice](#) [GetDeviceAddr](#) [WriteRegisterByte](#)
[WriteRegisterWord](#) [WriteRegisterULONG](#) [ReadRegisterByte](#)
[ReadRegisterWord](#) [ReadRegisterULONG](#) [ReleaseDevice](#)

Visual C++ 程序举例:

```

:
HANDLE hDevice;
ULONG LinearAddr, PhysAddr, OffsetBytes;
WORD Value;
hDevice = CreateDevice(0); // 创建设备对象
GetDeviceAddr(hDevice, &LinearAddr, &PhysAddr, 0); // 取得 PXI 设备 0 号映射寄存器的线性基地址
OffsetBytes = 100; // 指定操作相对于线性基地址偏移 100 个字节数位置的单元
Value = ReadRegisterWord(hDevice, LinearAddr, OffsetBytes); // 从指定映射寄存器单元读入 16 位数据
ReleaseDevice( hDevice ); // 释放设备对象
:

```

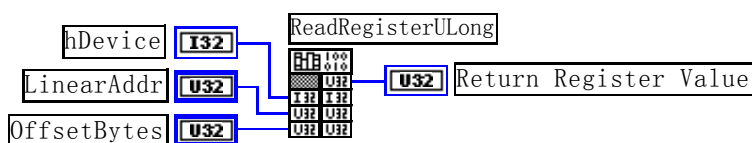
◆ 以四字节（即 32 位）方式读 PXI 内存映射寄存器的某个单元

函数原型:

Visual C++:

[ULONG ReadRegisterULONG \(HANDLE hDevice,
 __int64 pbLinearAddr,
 ULONG OffsetBytes\)](#)

LabVIEW:



功能: 以四字节（即 32 位）方式读 PXI 内存映射寄存器的指定单元。

参数:

hDevice 设备对象句柄，它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pbLinearAddr PXI 设备内存映射寄存器的线性基地址，它的值应由 [GetDeviceAddr](#) 确定。

OffsetBytes 相对与 **LinearAddr** 线性基地址的偏移字节数，它与 **LinearAddr** 两个参数共同确定 [WriteRegisterULONG](#) 函数所访问的映射寄存器的内存单元。

返回值: 返回从指定内存映射寄存器单元所读取的 32 位数据。

相关函数: [CreateDevice](#) [GetDeviceAddr](#) [WriteRegisterByte](#)
[WriteRegisterWord](#) [WriteRegisterULONG](#) [ReadRegisterByte](#)
[ReadRegisterWord](#) [ReadRegisterULONG](#) [ReleaseDevice](#)

Visual C++ 程序举例:

```

:
HANDLE hDevice;
ULONG LinearAddr, PhysAddr, OffsetBytes;
ULONG Value;
hDevice = CreateDevice(0); // 创建设备对象
GetDeviceAddr(hDevice, &LinearAddr, &PhysAddr, 0); // 取得 PXI 设备 0 号映射寄存器的线性基地址
OffsetBytes = 100; // 指定操作相对于线性基地址偏移 100 个字节数位置的单元
Value = ReadRegisterULONG(hDevice, LinearAddr, OffsetBytes); // 从指定映射寄存器单元读入 32 位数据
ReleaseDevice( hDevice ); // 释放设备对象
:

```

第三节、I/O 端口读写函数原型说明

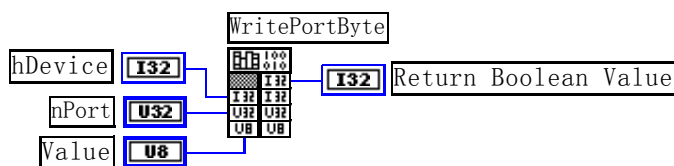
注意: 若您想在 WIN2K 系统的 User 模式中直接访问 I/O 端口, 那么您可以安装光盘中 ISA\CommUser 目录下的公用驱动, 然后调用其中的 WritePortByteEx 或 ReadPortByteEx 等有“Ex”后缀的函数即可。

◆ 以单字节(8Bit)方式写 I/O 端口

Visual C++:

```
BOOL WritePortByte (HANDLE hDevice,
                    __int64 pbPort,
                    ULONG offserBytes,
                    BYTE Value)
```

LabVIEW:



功能: 以单字节(8Bit)方式写 I/O 端口。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pbPort 指定寄存器的物理基地址。

OffsetBytes 相对于物理基地址的偏移位置(字节)。

Value 写入由 nPort 指定端口的值。

返回值: 若成功, 返回TRUE, 否则返回FALSE, 用户可用GetLastErrorEx捕获当前错误码。

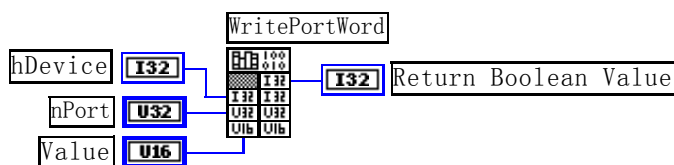
相关函数: [CreateDevice](#) [WritePortByte](#) [WritePortWord](#)
[WritePortULong](#) [ReadPortByte](#) [ReadPortWord](#)

◆ 以双字(16Bit)方式写 I/O 端口

Visual C++:

```
BOOL WritePortWord (HANDLE hDevice,
                    __int64 pbPort,
                    ULONG offserBytes,
                    WORD Value)
```

LabVIEW:



功能: 以双字(16Bit)方式写 I/O 端口。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pbPort 指定寄存器的物理基地址。

OffsetBytes 相对于物理基地址的偏移位置(字节)。

Value 写入由 nPort 指定端口的值。

返回值: 若成功, 返回TRUE, 否则返回FALSE, 用户可用GetLastErrorEx捕获当前错误码。

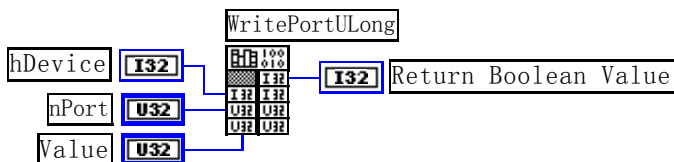
相关函数: [CreateDevice](#) [WritePortByte](#) [WritePortWord](#)
[WritePortULong](#) [ReadPortByte](#) [ReadPortWord](#)

◆ 以四字节(32Bit)方式写 I/O 端口

Visual C++:

BOOL WritePortULong (HANDLE hDevice,
 __int64 pbPort,
 ULONG offserBytes,
 ULONG Value)

LabVIEW:



功能: 以四字节(32Bit)方式写 I/O 端口。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pbPort 指定寄存器的物理基地址。

OffsetBytes 相对于物理基地址的偏移位置(字节)。

Value 写入由 nPort 指定端口的值。

返回值: 若成功, 返回TRUE, 否则返回FALSE, 用户可用GetLastErrorEx捕获当前错误码。

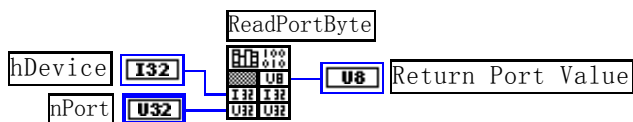
相关函数: [CreateDevice](#) [WritePortByte](#) [WritePortWord](#)
 [WritePortULong](#) [ReadPortByte](#) [ReadPortWord](#)

◆ 以单字节(8Bit)方式读 I/O 端口

Visual C++:

BYTE ReadPortByte (HANDLE hDevice,
 __int64 pbPort,
 ULONG offserBytes)

LabVIEW:



功能: 以单字节(8Bit)方式读 I/O 端口。

参数:

hDevice设备对象句柄, 它应由[CreateDevice](#)创建。

pbPort 指定寄存器的物理基地址。

OffsetBytes 相对于物理基地址的偏移位置(字节)。

返回值: 返回由 nPort 指定的端口的值。

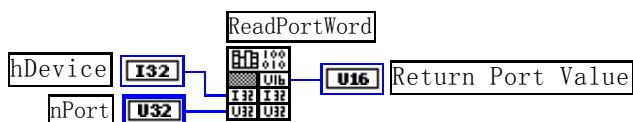
相关函数: [CreateDevice](#) [WritePortByte](#) [WritePortWord](#)
 [WritePortULong](#) [ReadPortByte](#) [ReadPortWord](#)

◆ 以双字节(16Bit)方式读 I/O 端口

Visual C++:

WORD ReadPortWord (HANDLE hDevice,
 __int64 pbPort,
 ULONG offserBytes)

LabVIEW:



功能: 以双字节(16Bit)方式读 I/O 端口。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pbPort 指定寄存器的物理基地址。

OffsetBytes 相对于物理基地址的偏移位置(字节)。

返回值: 返回由 nPort 指定的端口的值。

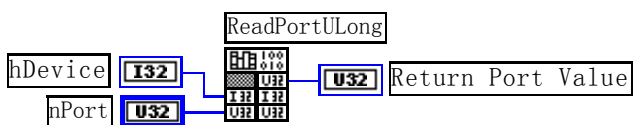
相关函数: [CreateDevice](#) [WritePortByte](#) [WritePortWord](#)
[WritePortULong](#) [ReadPortByte](#) [ReadPortWord](#)

◆ 以四字节(32Bit)方式读 I/O 端口

Visual C++:

```
ULONG ReadPortULong (HANDLE hDevice,
                     __int64 pbPort,
                     ULONG offserBytes)
```

LabVIEW:



功能: 以四字节(32Bit)方式读 I/O 端口。

参数:

hDevice 设备对象句柄, 它应由 [CreateDevice](#) 创建。

pbPort 指定寄存器的物理基地址。

OffsetBytes 相对于物理基地址的偏移位置(字节)。

返回值: 返回由 nPort 指定端口的值。

相关函数: [CreateDevice](#) [WritePortByte](#) [WritePortWord](#)
[WritePortULong](#) [ReadPortByte](#) [ReadPortWord](#)

第四节、线程操作函数原型说明

(如果您的 VB6.0 中线程无法正常运行, 可能是 VB6.0 语言本身的问题, 请选用 VB5.0)

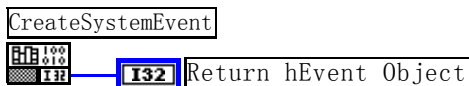
◆ 创建内核系统事件

函数原型:

Visual C++:

```
HANDLE CreateSystemEvent (void)
```

LabVIEW:



功能: 创建系统内核事件对象。

参数: 无任何参数。

返回值: 若成功, 返回系统内核事件对象句柄, 否则返回-1(或 INVALID_HANDLE_VALUE)。

◆ 释放内核系统事件

函数原型:

Visual C++:

```
BOOL ReleaseSystemEvent (HANDLE hEvent)
```

LabVIEW:

请参见相关演示程序。

功能：释放系统内核事件对象。

参数：hEvent被释放的内核事件对象。它应由[CreateSystemEvent](#)成功创建的对象。

返回值：若成功，则返回 TRUE。