

# **Acute Digital Storage Oscilloscope Software development kit (SDK) Programming guide**

**Version: 1.11**

**Publish: 2020/12/11**

## 內容

DSOSDK 簡介.....	4
DSOSDK.DLL 流程 .....	4
DSOSDK.DLL 函式說明 .....	5
DSO 初始化函式 .....	5
int uDsoSDKSetWorkDir(LPSTR lpszDirectory).....	5
int uDsoSDKInit().....	5
int uDsoSDKInitStack(LPSTR lpszSN) .....	5
BOOL uDsoSDKSelectGroup(int iGroup).....	6
DSO 硬體參數讀取 .....	7
BOOL uDsoSDKGetVendorName( int iDev, LPSTR lpszData).....	7
BOOL uDsoSDKGetProductName( int iDev, LPSTR lpszData) .....	7
BOOL uDsoSDKGetSerialNum( int iDev, LPSTR lpszData) .....	8
BOOL uDsoSDKGetHwVer( int iDev, int * piHwVer).....	8
BOOL uDsoSDKGetFwVer( int iDev, int * piFwVer).....	9
BOOL uDsoSDKGetProductID( int iDev, int * piProductID).....	9
BOOL uDsoSDKGetUsbDeviceHandle( int iDev, HANDLE hUsbHandle) .....	9
BOOL uDsoSDKGetCalibrationData( int iDev, double pdbValue[6]).	11
int uDsoSDKGetDeviceCount( ) .....	12
擷取參數設定.....	12
BOOL uDsoSDKSetSampleRate(__int64 i64SampleRate) .....	12
BOOL uDsoSDKSetRecordLength(int iRecordLength).....	13
BOOL uDsoSDKSetWaitMode(int iWaitMode, __int64 i64CustomWaitTime_ps).....	13
BOOL uDsoSDKSetDelayTime(__int64 i64DelayTime_ps).....	14
BOOL uDsoSDKSetHoldoffTime(__int64 i64HoldOffTime_ps) .....	14
BOOL uDsoSDKSetTrigPos(__int64 i64TrigPosition).....	14
BOOL uDsoSDKSetBWL(int iCh, int iBwlFlag) .....	15
BOOL uDsoSDKSetCoupling(int iCh, int iCouplingFlag) .....	15
BOOL uDsoSDKSetChOnOff(int iCh, bool bChOn) .....	16
BOOL uDsoSDKSetAcquireMode(int iCh, int iAcquireMode) .....	16
BOOL uDsoSDKSetVoltDiv(int iCh, int iVoltDiv_uV).....	17
BOOL uDsoSDKSetVoltPos(int iCh, int iPosition) .....	17
BOOL uDsoSDKSetVoltOfs(int iCh, int iVoltOfs_uV) .....	18

BOOL uDsoSDKSetHwBit(int iHwBit) .....	18
觸發設定.....	18
BOOL uDsoSDKSetEdgeTrig(int iSrc, int iSlope, __int64 i64Threshold_uV) .....	19
BOOL uDsoSDKSetVideoTrig(int iSrc, int iMode, int iScanline) .....	19
BOOL uDsoSDKSetRuntTrig(int iSrc, int iPolarity, int iCompareType, int iEqualRange, __int64 i64Width_ps, __int64 i64ThresholdA_uV, __int64 i64ThresholdB_uV) .....	20
BOOL uDsoSDKSetWidthTrig(int iSrc, int iPolarity, int iCompareType, int iEqualRange, __int64 i64Width_ps, __int64 i64Threshold_uV) .....	22
BOOL uDsoSDKSetPatternTrig(int iSrcA, int iSrcB, int iNotA, int iNotB, int iAndOr, __int64 i64Width_ps, __int64 i64ThresholdA_uV, __int64 i64ThresholdB_uV) .....	23
BOOL uDsoSDKSetStateTrig(int iSrcA, int iSrcB, int iNotA, int iNotB, int iAndOr, __int64 i64ThresholdA_uV, __int64 i64ThresholdB_uV) .....	24
BOOL uDsoSDKSetTrigCouple(int iTrigCoupleFlag) .....	26
BOOL uDsoSDKCaptureEx( ) .....	26
BOOL uDsoSDKStop() .....	26
BOOL uDsoSDKForceTrig() .....	27
BOOL uDsoSDKReadIniFile(LPCSTR szFilePath) .....	27
讀取 DSO 擷取狀態.....	27
int uDsoSDKGetErrorCodesEx() .....	27
int uDsoSDKGetStatus( int iDev ) .....	29
BOOL uDsoSDKDataReady() .....	30
讀取 DSO 波形及量測功能 .....	30
BOOL uDsoSDKReadExRaw(int iDev, int* piFlag, short* lpsData, double pdbYofsA[2], double pdbYofsB[2], double pdbYMul[2], int* piTrigOfs) .....	30
BOOL uDsoSDKRawToDbl_mv(short* lpsSrc, double * lpdbDst, int iLength, double dbYofsA, double dbYofsB, double dbYMul, double dbVOffset_uv, int iProbe) .....	32
BOOL uDsoSDKRawToDbl_uv(short* lpsSrc, double * lpdbDst, int iLength, double dbYofsA, double dbYofsB, double dbYMul, double dbVOffset_uv, int iProbe) .....	32
BOOL uDsoSDKGetFFTDData(double* lpdbSrc_mv, int iRecordLength,	

int iType, int iWindow, double* lpdBFFT) .....	32
LPDSMEAS 結構介紹.....	34
BOOL uDsoSDKMeasurement(int * piType, int iStart, int iEnd, LPDSMEAS lpDsMeas, bool * pfForceStop, bool * pfResult, double * dbValue).....	34
BOOL uDsoSDKMeasExInit(int iCh, int iVltDiv, double dbVOfs, double dbYOfsA, double dbYOfsB, double dbYMul, int iProbe, __int64 iScData, int iBufLen, LPWORD lpwWaveform).....	37
BOOL uDsoSDKMeasExAddType(int iType) .....	38
BOOL uDsoSDKMeasExStart(int iStart, int iEnd, bool * pbForceStop) .....	39
BOOL uDsoSDKMeasExGetResult(int iType).....	40
double uDsoSDKMeasExGetValue(int iType) .....	40
BOOL uDsoSDKMeasExFreeResource() .....	40
訊號產生器控制函式.....	40
BOOL uDsoSDKFGSetting( int iDev, LPVOID lpvData).....	40

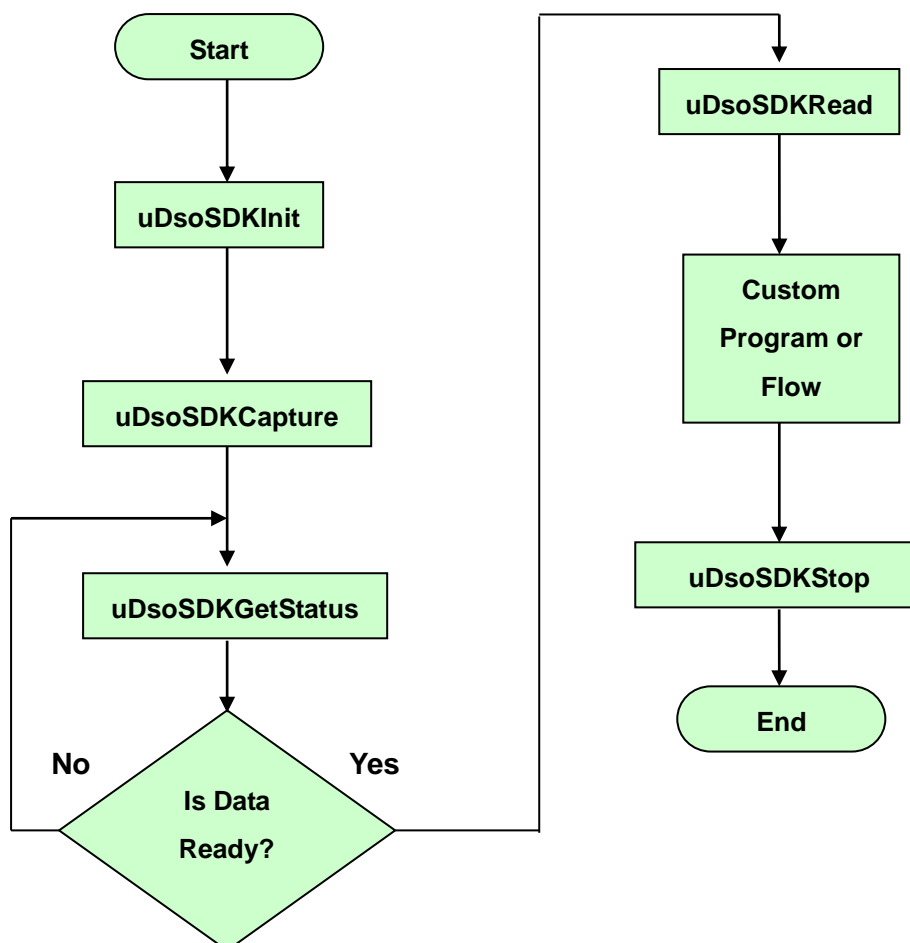
## DSOSDK 簡介

DSOSDK.DLL 基於 Win32 規格提供開放的 API，使用時須同時連接上 Acute DSO 及搭配 DSORun.DLL 1.3.0.6 或之後的版本才可正常使用。DSOSDK.DLL 功能是延續並擴充自 DSORun.DLL，諸如量測計算功能，訊號發生器控制功能等等，可使 Acute DSO 的應用更加的廣泛。

在使用 DSOSDK.DLL 之前，若您是使用 DS-1000 系列 DSO，請先執行 DSO AP 來校準 DSO 硬體後再使用 SDK 的功能。

配合 DSOSDK.dll 軟體版本: 1. 0. 0. 37

## DSOSDK.DLL 流程



## DSOSDK.DLL 函式說明

### DSO 初始化函式

#### **int** uDsoSDKSetWorkDir(LPSTR lpszDirectory)

功能:

指定 SDK 函式所使用 Dsorun.dll 位置。

若不呼叫此函式，則系統預設讀取 SDK 同目錄下的 Dsorun.dll。

參數:

**lpszDirectory [in]:**

**Type:LPSTR**

SDK 的工作目錄。

回傳值:

若回傳值為 0 表示在該目錄下偵測不到Dsorun.dll，回傳值為 1 代表設定成功。

範例:

傳入 "D:\MyWorkDir\"，將 Dsorun.dll 的讀取目錄改到 D:\MyWorkDir 下。

#### **int** uDsoSDKInit()

功能:

偵測並初始化 DSO 硬體，堆疊使用時需連接觸發線。

回傳值:

此回傳值所代表的意義為有幾部DSO被偵測到，也就是

說如果回傳值為 0 表示偵測不到 DSO。

#### **int** uDsoSDKInitStack(LPSTR lpszSN)

功能:

偵測並依指定序號初始化 DSO 硬體，堆疊使用時需連接觸發線。

參數:

**lpszSN[in]:**

**Type:LPSTR**

依序排列指定 DSO 的序號，各 DSO 序號以逗號做區隔，字串須以 0 作為結尾。

回傳值:

此回傳值所代表的意義為有幾部DSO被偵測到，也就是說如果回傳值為 0 表示偵測不到 DSO。

範例:

傳入 "TSA22120001,TSA22120002,TSA22120003"

TSA22120001 – CH1, CH2

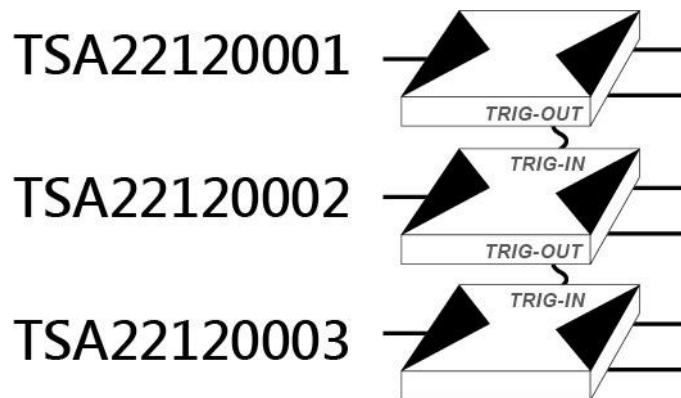
TSA22120002 – CH3, CH4

TSA22120003 – CH5, CH6

第一條堆疊線從 TSA22120001 的 Trig-Out 連接至 TSA22120002 的 Trig-In

第二條堆疊線從 TSA22120002 的 Trig-Out 連接至 TSA22120003 的 Trig-In

堆疊線連接方式請參考下圖：



## BOOL uDsoSDKSelectGroup(int iGroup)

功能:

使用時若要同時控管多個以堆疊模式建立之 DSO 群組時，可以透過切換群組後，再進行初始化及指定參數等動作。各群組內的 DSO 若非單台時，則呈堆疊狀態，各群組間的 DSO 則為非堆疊狀態。如果只使用單一群組時則不必呼叫此函式。

參數:

**iGroup[in]:**

**Type: int**

指定選擇的群組，最大值為 19，最小值為 0，初始預設選擇群組 0。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 (TRUE)。否則回傳值為 (FALSE)。

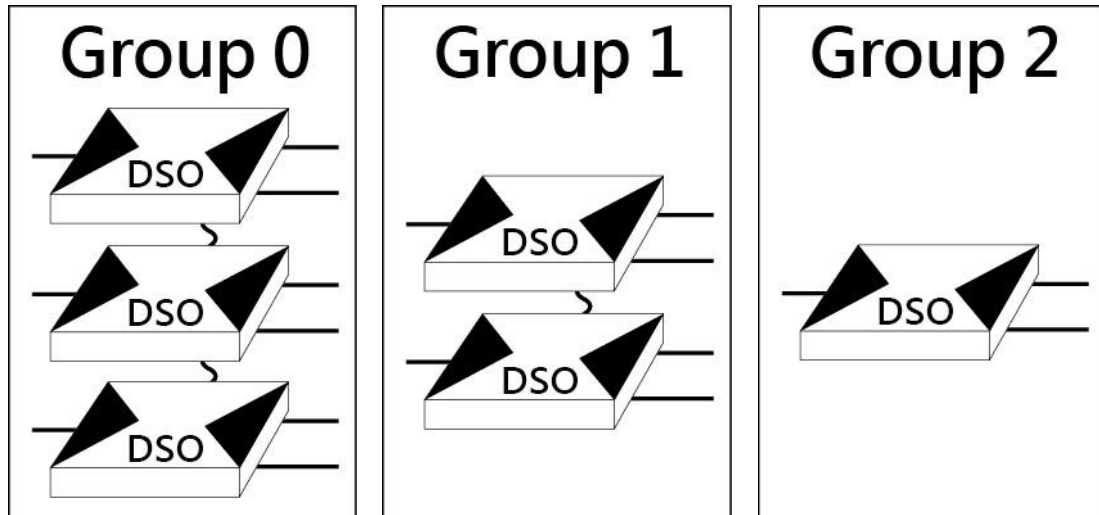
範例:

以下為將 6 台 DSO 分別指定到 3 個群組的範例

```

uDsoSDKSelectGroup(0);           選擇群組 0
uDsoSDKInitStack("TSA22120001,TSA22120002,TSA22120003");指定並初始群組 0
uDsoSDKSelectGroup(1);           選擇群組 1
uDsoSDKInitStack("TSA22120004,TSA22120005"); 指定並初始群組 1 的 DSO
uDsoSDKSelectGroup(2);           選擇群組 2
uDsoSDKInitStack("TSA22120006"); 指定並初始群組 2 的 DSO

```



## DSO 硬體參數讀取

**BOOL uDsoSDKGetVendorName( int iDev, LPSTR lpszData)**

功能:

取得 DSO 廠商名稱。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**lpszData[out]:**

**Type: LPSTR**

用以存放 DSO 廠商名稱字串。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKGetProductName( int iDev, LPSTR lpszData)**

功能:

取得 DSO 產品名稱。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**lpzData[out]:**

**Type: LPSTR**

用以存放 DSO 產品名稱字串。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## **BOOL uDsoSDKGetSerialNum( int iDev, LPSTR lpzData)**

功能:

取得 DSO 產品序號。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**lpzData[out]:**

**Type: LPSTR**

用以存放 DSO 產品序號字串。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## **BOOL uDsoSDKGetHwVer( int iDev, int \* piHwVer)**

功能:

取得 DSO 硬體版本。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**piHwVer[out]:**

**Type: int \***

用以存放 DSO 硬體版本。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKGetFwVer( int iDev, int \* piFwVer)**

功能:

取得 DSO 韌體版本。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**piFwVer[out]:**

**Type: int \***

用以存放 DSO 韌體版本。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKGetProductID( int iDev, int \* piProductID)**

功能:

取得 DSO 裝置 ID。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**piProductID[out]:**

**Type: int \***

用以存放 DSO 裝置 ID。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKGetUsbDeviceHandle( int iDev, HANDLE hUsbHandle)**

功能:

取得 DSO USB Handle，可用以進行 USB 拔除的偵測。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**hUsbHandle[out]:**

**Type: HANDLE**

用以存放 DSO USB Handle。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

範例:

```
//註冊 USB handle 到主收 Windows Message 的 windows
DEV_BROADCAST_HANDLE NotificationFilter;
ZeroMemory( &NotificationFilter, sizeof(NotificationFilter) );
NotificationFilter.dbch_size = sizeof(DEV_BROADCAST_HANDLE);
NotificationFilter.dbch_devicetype = DBT_DEVTYP_HANDLE;
NotificationFilter.dbch_handle = m_hDsoDev;
NotificationFilter.dbch_eventguid = MYGUID;
m_hDeviceNotify = RegisterDeviceNotification( hMainWin,
    &NotificationFilter, DEVICE_NOTIFY_WINDOW_HANDLE );

// 當 Device change 時, Windows 會發送 WM_DEVICECHANGE 給註冊的視窗
LRESULT MsgDeviceChange( HWND hDlg, UINT uMessage, WPARAM wParam,
    LPARAM lParam )
{
    if ( DBT_DEVICEARRIVAL == wParam ||
        DBT_DEVICEREMOVECOMPLETE == wParam )
    {
        PDEV_BROADCAST_HDR pHdr = (PDEV_BROADCAST_HDR)lParam;
        switch ( pHdr->dbch_devicetype )
        {
            case DBT_DEVTYP_HANDLE:
                pDevHnd = (PDEV_BROADCAST_HANDLE)pHdr;
```

```

// Plug-out check here !!
break;

.....
}
}
return true;
}

```

## BOOL uDsoSDKGetCalibrationData( int iDev, double pdbValue[6])

功能:

取得 DSO 資料校正資訊。

參數:

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定 DSO 裝置的編號，從 0 為開始為第一台。

**pdbValue[out]:**

**Type: double \***

用以存放 DSO 校正資訊，須準備 6 個 double 的暫存空間。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

備註:

當使用者讀取讀取未經校正運算的 RAW Data 波形資料時，若要還原出正確的電壓值時，必須以校正資料套用公式計算後，才能得到正確的電壓值。也可以透過 SDK 提供的函式 uDsoSDKRawToDouble\_mv 或是 uDsoSDKRawToDouble\_uv 一次將整個波形資料轉換完成。

**Mul , OffsetA, OffsetB** 為波形還原成實際電壓值所需的資料。

**double dMul[2], dOfsA[2], dOfsB[2];**

**dMul[0] = pdbValue[0];**

**dOfsA[0] = pdbValue[1];**

**dOfsB[0] = pdbValue[2];**

**dMul[1] = pdbValue[3];**

**dOfsA[1] = pdbValue[4];**

**dOfsB[1] = pdbValue[5];**

```
RealVolt = ((RawValue - dOfsA) * dMul + dOfsB - VOffset) * Probe;
Volt_CH1 = (RawValue_CH1 - dOfsA[0]) * dMul[0] + dOfsB[0] - VOffset
RealVolt_CH1 = (Volt_CH1 - VOffset) * Probe; // CH1 真實電壓值(uV)
Volt_CH2 = (RawValue_CH2 - dOfsA[1]) * dMul[1] + dOfsB[1] - VOffset
RealVolt_CH2 = (Volt_CH2 - VOffset) * Probe; // CH2 真實電壓值(uV)
```

## int uDsoSDKGetDeviceCount( )

功能:

在裝置初始完畢後回傳當前群組內的裝置數。

回傳值:

回傳當前群組內的裝置數。

## 擷取參數設定

**BOOL uDsoSDKSetSampleRate(\_\_int64 i64SampleRate)**

**BOOL uDsoSDKGetSampleRate(\_\_int64 & i64SampleRate)**

功能:

設定/讀取DSO取樣率。預設值為10MS/s。

參數:

**i64SampleRate[in]:**

**Type: int**

i64SampleRate 是 DSO 的取樣率，可提供輸入的數值請參考下表，取樣率單位為 Samples/per second (S/s)。

DSO 型號	支援的取樣率
DS1002	2.5G S/s, 100M S/s, 50MS/s, 20MS/s, 10MS/s, 5MS/s, 2MS/s, 1MS/s, 500KS/s, 200KS/s, 100KS/s, 50KS/s, 20KS/s, 10KS/s, 5KS/s, 2KS/s, 1KS/s, 500S/s, 200S/s, 100S/s.
DS1102 DS1202 DS1302	5GS/s, 200MS/s, 100MS/s, 50MS/s, 20MS/s, 10MS/s, 5MS/s, 1MS/s, 500KS/s, 200KS/s, 100KS/s, 50KS/s, 20KS/s, 10KS/s, 5KS/s, 2KS/s, 1KS/s, 500S/s, 200S/s, 100S/s.
TravelScope series	25GS/s, 10GS/s, 5GS/s, 2.5GS/s, 1GS/s, 500MS/s, 250MS/s, 100MS/s, 50MS/s, 25MS/s, 10MS/s, 5MS/s, 2.5MS/s, 1MS/s, 500KS/s, 250KS/s, 100KS/s, 50KS/s, 25KS/s, 10KS/s, 5KS/s, 2.5KS/s 1KS/s, 500S/s, 200S/s, 100S/s.

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetRecordLength(int iRecordLength)**

**BOOL uDsoSDKSetRecordLength(int & iRecordLength)**

功能:

設定/讀取DSO記憶深度。預設記憶深度為2k點。

參數:

**iRecordLength[in]:**

**Type: int**

iRecordLength為擷取波形的長度。最大值請參考 DSO 硬體規格書中最大記憶深度的部分。如果DSO當時使用的取樣率為2.5GS/s(DS1002)或是5GS/s (DS1102, DS1202, DS1302) 則iRecordLength不能大於25k。TravelScope 系列則無此限制。  
不論是DS1000或是TravelScope，設定記憶深度都必須為8的倍數。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetWaitMode(int iWaitMode, \_\_int64 i64CustomWaitTime\_ps)**

**BOOL uDsoSDKGetWaitMode(int iWaitMode, \_\_int64 &i64CustomWaitTime\_ps)**

功能:

設定/讀取DSO觸發等待模式，如果在該時間內都沒有發生觸發事件的話，則DSO將會自動擷取當前的波形。預設等待模式為Quick。

參數:

**iWaitMode[in]:**

**Type: int**

參數		TravelScope系列	DS1000系列
WAIT_QUICK	0	Quick, 等待時間約為1.28ms	Quick, 等待時間約為6.25ms
WAIT_SLOW	1	Slow, 等待時間約為1s	Slow, 等待時間約為4.88s
WAIT_FOREVER	2	Forever	
WAIT_CUSTOM	3	提供使用者設定等待時間	

**i64CustomWaitTime\_ps[in]:**

**Type: int64**

此數值只有在 iWaitMode 為 WAIT\_CUSTOM 時才有作用，單位為 ps。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetDelayTime(\_\_int64 i64DelayTime\_ps)**

**BOOL uDsoSDKGetDelayTime(\_\_int64 & i64DelayTime\_ps)**

功能:

設定/讀取DSO在收到觸發後延遲多少時間才開始擷取資料。預設值為0 ps。

參數:

**i64DelayTime\_ps[in]:**

**Type: int64**

觸發延遲時間，單位為 ps。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetHoldoffTime(\_\_int64 i64HoldOffTime\_ps)**

**BOOL uDsoSDKGetHoldoffTime(\_\_int64 & i64HoldOffTime\_ps)**

功能:

設定/讀取 DSO 在收到觸發後，需延滯多少時間才會重新啟動觸發。預設值為0 ps。

*(僅適用於TravelScope系列)*

參數:

**i64HoldOffTime\_ps[in]:**

**Type: int64**

觸發延滯時間，單位為 ps。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetTrigPos(\_\_int64 i64TrigPosition)**

**BOOL uDsoSDKGetTrigPos(\_\_int64 & i64TrigPosition)**

功能:

設定/讀取DSO觸發位置。預設值為0，代表觸發點為波形中央。

參數:

**i64TrigPosition[in]:**

**Type: int64**

設定觸發位置，單位為 ps。當 i64TrigPosition 該值為 0 時，指的是觸發位置位於波形擷取緩衝區的正中央(50%)的位置。若為負值，則觸發位置在緩衝區開始到中央的位置。若為正值，則觸發位置在中央到緩衝區結束的位置。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetBWL(int iCh, int iBwlFlag)**

**BOOL uDsoSDKGetBWL(int iCh, int & iBwlFlag)**

功能:

設定/讀取通道頻寬限制功能。預設為不使用頻寬限制。

參數:

**iCh[in]:**

**Type: int**

選擇設定通道，傳入0代表通道一。

**iBwlFlag[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
BWL_FULL	0	不使用頻寬限制，即使用DSO最高頻寬
BWL_20M	1	開啟20MHz頻寬限制
BWL_100M	2	開啟100MHz頻寬限制 <i>(僅適用於TravelScope系列)</i>

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetCoupling(int iCh, int iCouplingFlag)**

**BOOL uDsoSDKGetCoupling(int iCh, int & iCouplingFlag)**

功能:

設定/讀取通道耦合功能。預設值為COUPLING\_DC直流耦合模式。

參數:

**iCh[in]:**

**Type: int**

選擇設定通道，傳入0代表通道一。

**iCouplingFlag[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
COUPLING_DC	0	通道耦合模式：直流

COUPLING_AC	1	通道耦合模式：交流
COUPLING_GND	2	通道耦合模式：接地

回傳值：

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetChOnOff(int iCh, bool bChOn)**

**BOOL uDsoSDKGetChOnOff(int iCh)**

功能：

設定/讀取通道開啟關閉功能。通道狀態預設為開啟。

TravelScope系列雙通道時最高取樣率為500MHz，單通道時最高取樣率為1GS/s。

DS1302 / DS1202 / DS1102系列雙通道時最高取樣率為100MS/s，單通道時最高取樣率為200MS/s。

DS1002系列雙通道時最高取樣率為50MS/s，單通道時最高取樣率為100MS/s。

參數：

**iCh[in]:**

**Type: int**

選擇設定通道，傳入0代表通道一。

**bChOn[in]:**

**Type: bool**

傳入TRUE代表開啟通道，傳入FALSE代表關閉通道。

回傳值：

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetAcquireMode(int iCh, int iAcquireMode)**

**BOOL uDsoSDKGetAcquireMode(int iCh, int & iAcquireMode)**

功能：

設定/讀取通道擷取模式。預設值為ACQ\_SAMPLE取樣模式。

參數：

**iCh[in]:**

**Type: int**

選擇設定通道，傳入0代表通道一。

**iAcquireMode[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
ACQ_SAMPLE	0	取樣模式
ACQ_PEAKDETECT	4	峰值檢測模式
ACQ_HIRES	5	高解析度模式

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetVoltDiv(int iCh, int iVoltDiv\_uV)**

**BOOL uDsoSDKGetVoltDiv(int iCh, int & iVoltDiv\_uV)**

功能:

設定/讀取通道電壓刻度。預設值為100mV (相對探棒設定為x1時)。

參數:

**iCh[in]:**

**Type: int**

選擇設定通道，傳入0代表通道一。

**iVoltDiv\_uV[in]:**

**Type: int**

填入所需之電壓刻度，可供輸入的數值如下表，輸入單位為uV。需要注意的是，當使用的探棒的設定倍率非x1時，傳入的iVoltDiv必須除以探棒的倍率。例如探棒設定倍率是x10，設定通道電壓刻度2V/Div時，則傳入的iVoltDiv應該是2000000/10。

支援的電壓刻度
10V, 5V, 2V, 1V, 500mV, 200mV, 100mV, 50mV, 20mV, 10mV, 5mV, 2mV

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetVoltPos(int iCh, int iPosition)**

**BOOL uDsoSDKGetVoltPos(int iCh, int & iPosition)**

功能:

設定/讀取通道電壓位置。預設值為8000，即波形中央。

參數:

**iCh[in]:**

**Type: int**

選擇設定通道，傳入0代表通道一。

**iPosition[in]:**

**Type: int**

填入所需之電壓0V位置，填入0代表波形最底端，填入16000代表波形最頂端。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetVoltOfs(int iCh, int iVoltOfs\_uV)**

**BOOL uDsoSDKGetVoltOfs(int iCh, int & iVoltOfs\_uV)**

功能:

設定/讀取DSO通道電壓偏移。預設值為偏移0V。 *(僅適用於TravelScope系列)*

參數:

**iCh[in]:**

**Type: int**

選擇設定通道，傳入0代表通道一。

**iVoltOfs\_uV[in]:**

**Type: int**

填入所需之電壓偏移值，單位為uV，若填入 1000 uV則代表波形向下移動 1mV，若填入 -1000uV 則代表波形向上移動 1mV。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetHwBit(int iHwBit)**

功能:

設定DSO電壓解析度。預設值為8Bit。 *(僅適用於TravelScope高解析度系列)*

參數:

**iHwBit[in]:**

**Type: int**

選擇欲使用的電壓解析度，可填入8、12、14、15、16，解析度為16bit時僅支援單一通道的資料擷取

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## 觸發設定

DSO 剛初始化完成時會自動切換為預設的邊緣觸發模式，此時觸發源選擇為

Ch1，斜率選擇為上升緣，觸發電壓設定為 1.6V。(相對探棒倍率 x10)  
當使用多機堆疊功能時，僅可選擇主機的通道 1、2 及外部觸發做為觸發訊號源。  
其餘從機無法設定觸發選項，只能被主機或是其他從機觸發。

**BOOL uDsoSDKSetEdgeTrig(int iSrc, int iSlope, \_\_int64 i64Threshold\_uV)**

功能:

設定觸發模式為邊緣觸發。

參數:

**iSrc[in]:**

**Type: int**

觸發來源通道。

參數		說明
TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1
TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iSlope[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
TRIG_EDGE_RISING	0	上升緣
TRIG_EDGE_FALLING	1	下降緣
TRIG_EDGE_EITHER	2	任意邊緣
TRIG_EDGE_ALTERNATE	3	交替式邊緣

**i64Threshold\_uV[in]:**

**Type: \_\_int64**

觸發電壓，單位為 uV。需要注意的是，當使用的探棒的設定倍率非 x1 時，傳入的 i64Threshold\_uV 必須除以探棒的倍率。例如探棒設定倍率是 x10，設定臨界電壓 1.6V 時，則傳入的 i64Threshold\_uV 應該是 1600000/10。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 (TRUE)。否則回傳值為 (FALSE)。

**BOOL uDsoSDKSetVideoTrig(int iSrc, int iMode, int iScanline)**

功能:

設定觸發模式為視頻觸發。

參數:

**iSrc[in]:**

**Type: int**

觸發來源通道。

參數		說明
TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1
TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iMode[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
TRIG_VIDEO_MODE_SCANLINE	0	視頻線
TRIG_VIDEO_MODE_ANYFIELD	1	任意圖場
TRIG_VIDEO_MODE_ODDFIELD	2	奇數圖場
TRIG_VIDEO_MODE_EVENFIELD	3	偶數圖場

**iScanline[in]:**

**Type: int**

視頻線編號，僅在 iMode 選擇為視頻線觸發時才有用。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetRunTrig(int iSrc, int iPolarity, int iCompareType, int iEqualRange, \_\_int64 i64Width\_ps, \_\_int64 i64ThresholdA\_uV, \_\_int64 i64ThresholdB\_uV)**

功能:

設定觸發模式為矮波觸發。(僅適用於TravelScope系列)

參數:

**iSrc[in]:**

**Type: int**

觸發來源通道。

參數	說明
----	----

TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1
TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iPolarity[in]:**

**Type:** **int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
TRIG_RUNT_POLARITY_HIGHPULSE	0	正矮波
TRIG_RUNT_POLARITY_LOWPULSE	1	負矮波
TRIG_RUNT_POLARITY_EITHER	2	任意矮波

**iCompareType[in]:**

**Type:** **int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
TRIG_RUNT_CMP_LESS	0	寬度比較小於
TRIG_RUNT_CMP_GREAT	1	寬度比較大於
TRIG_RUNT_CMP_EQUAL	2	寬度比較等於
TRIG_RUNT_CMP_NOT_EQUAL	3	寬度比較不等於

**iEqualRange[in]:**

**Type:** **int**

寬度設定比較容忍範圍，標準設定為 5 (5%)，在寬度設定為 10ms 時，可容許 10ms x 5% = 500ns 的誤差。

**i64Width\_ps[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

矮波寬度設定，單位為 ps，填入零代表不指定寬度。

**i64ThresholdA\_uV[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

第一組觸發電壓，單位為 uV。需要注意的是，當使用的探棒的設定倍率非 x1 時，傳入的 i64ThresholdA\_uV 必須除以探棒的倍率。例如探棒設定倍率是 x10，設定臨界電壓 1.6V 時，則傳入的 i64ThresholdA\_uV 應該是 1600000/10。

**i64ThresholdB\_uV[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

第二組觸發電壓，單位為 **uV**。同上，當使用的探棒的設定倍率非 **x1** 時，傳入的 **i64ThresholdB\_uV** 必須除以探棒的倍率。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL** **uDsoSDKSetWidthTrig**(**int** iSrc, **int** iPolarity, **int** iCompareType, **int** iEqualRange, **\_\_int64** i64Width\_ps, **\_\_int64** i64Threshold\_uV)

功能:

設定觸發模式為寬度觸發。(僅適用於TravelScope系列)

參數:

**iSrc[in]:**

**Type: int**

觸發來源通道。

參數		說明
TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1
TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iPolarity[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
TRIG_WIDTH_POLARITY_HIGHPULSE	0	正脈波
TRIG_WIDTH_POLARITY_LOWPULSE	1	負脈波
TRIG_WIDTH_POLARITY_EITHER	2	任意脈波

**iCompareType[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
TRIG_WIDTH_CMP_LESS	0	寬度比較小於
TRIG_WIDTH_CMP_GREAT	1	寬度比較大於
TRIG_WIDTH_CMP_EQUAL	2	寬度比較等於
TRIG_WIDTH_CMP_NOT_EQUAL	3	寬度比較不等於

**iEqualRange[in]:**

**Type:** **int**

寬度設定比較容忍範圍，標準設定為 5 (5%)，在寬度設定為 10ms 時，可容許 10ms x 5% = 500ns 的誤差。

**i64Width\_ps[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

矮波寬度設定，單位為 ps，填入零代表不指定寬度。

**i64Threshold\_uV[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

觸發電壓，單位為 uV。需要注意的是，當使用的探棒的設定倍率非 x1 時，傳入的 i64Threshold\_uV 必須除以探棒的倍率。例如探棒設定倍率是 x10，設定臨界電壓 1.6V 時，則傳入的 i64Threshold\_uV 應該是 1600000/10。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 (TRUE)。否則回傳值為 (FALSE)。

**BOOL uDsoSDKSetPatternTrig(int iSrcA, int iSrcB, int iNotA, int iNotB, int iAndOr, \_\_int64 i64Width\_ps, \_\_int64 i64ThresholdA\_uV, \_\_int64 i64ThresholdB\_uV)**

功能:

設定觸發模式為碼型觸發。(僅適用於TravelScope系列)

參數:

**iSrcA[in]:**

**Type:** **int**

第一組觸發來源通道。

參數		說明
TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1
TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iSrcB[in]:**

**Type:** **int**

第二組觸發來源通道。

參數		說明
TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1

TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iNotA[in]:**

**Type:** **int**

第一組觸發訊號反向。

**iNotB[in]:**

**Type:** **int**

第二組觸發訊號反向。

**iAndOr[in]:**

**Type:** **int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數	說明
TRIG_PATTERN_ANDOR_AND 0	邏輯AND
TRIG_PATTERN_ANDOR_OR 1	邏輯OR

**i64Width\_ps[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

觸發指定寬度，單位為 ps。

**i64ThresholdA\_uV[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

第一組觸發電壓，單位為 uV。需要注意的是，當使用的探棒的設定倍率非 x1 時，傳入的 i64ThresholdA\_uV 必須除以探棒的倍率。例如探棒設定倍率是 x10，設定臨界電壓 1.6V 時，則傳入的 i64ThresholdA\_uV 應該是 1600000/10。

**i64ThresholdB\_uV[in]:**

**Type:** **\_\_int64**

第二組觸發電壓，單位為 uV。同上，當使用的探棒的設定倍率非 x1 時，傳入的 i64ThresholdB\_uV 必須除以探棒的倍率。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetStateTrig(int iSrcA, int iSrcB, int iNotA, int iNotB, int iAndOr, \_\_int64 i64ThresholdA\_uV, \_\_int64 i64ThresholdB\_uV)**

功能:

設定觸發模式為碼型觸發。(僅適用於TravelScope系列)

參數:

**iSrcA[in]:**

**Type: int**

第一組觸發來源通道。

參數		說明
TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1
TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iSrcB[in]:**

**Type: int**

第二組觸發來源通道。

參數		說明
TRIG_SOURCE_CH1	0	通道 1
TRIG_SOURCE_CH2	1	通道 2
TRIG_SOURCE_EXT	2	外部觸發

**iNotA[in]:**

**Type: int**

第一組觸發訊號反向。

**iNotB[in]:**

**Type: int**

第二組觸發訊號反向。

**iAndOr[in]:**

**Type: int**

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
TRIG_PATTERN_ANDOR_AND	0	邏輯AND
TRIG_PATTERN_ANDOR_OR	1	邏輯OR

**i64ThresholdA\_uV[in]:**

**Type: \_\_int64**

第一組觸發電壓，單位為 uV。需要注意的是，當使用的探棒的設定倍率非 x1 時，傳入的 i64ThresholdA\_uV 必須除以探棒的倍率。例如探棒設定倍率是

x10，設定臨界電壓 1.6V 時，則傳入的 i64ThresholdA\_uV 應該是 1600000/10。

**i64ThresholdB\_uV[in]:**

**Type:** `__int64`

第二組觸發電壓，單位為 uV。同上，當使用的探棒的設定倍率非 x1 時，傳入的 i64ThresholdB\_uV 必須除以探棒的倍率。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKSetTrigCouple(int iTrigCoupleFlag)**

**BOOL uDsoSDKGetTrigCouple(int & iTrigCoupleFlag)**

功能:

設定/讀取通道擷取模式。預設值為 REJECT\_NONE。(僅適用於TravelScope系列)

參數:

**iTrigCoupleFlag[in]:**

**Type:** `int`

請參考以下表格填入所需參數。

參數		說明
REJECT_NONE	0	None
REJECT_HF	1	高頻拒斥 (High Frequency Reject)
REJECT_LF	2	低頻拒斥 (Low Frequency Reject)
REJECT_NOISE	3	雜訊拒斥 (Noise Reject)

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**BOOL uDsoSDKCaptureEx( )**

功能:

DSO 根據觸發設定開始擷取訊號。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

備註:

所有擷取參數及觸發參數設定必須在此函式之前執行。

**BOOL uDsoSDKStop()**

功能:

停止DSO資料擷取。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## **BOOL uDsoSDKForceTrig()**

功能:

強迫DSO進入觸發狀態。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

備註:

當擷取模式為一般或單擊模式，且DSO擷取的訊號一直無法觸發成功時，可以使用該函式使DSO進入觸發狀態。

## **BOOL uDsoSDKReadIniFile(LPCSTR szFilePath)**

功能:

透過Ini檔來設定DSO的各項參數。

參數:

szFilePath[in]:

**Type: LPCSTR**

Ini檔位置，可傳入相對路徑 Ex: ../DSOIni.ini，或是絕對路徑Ex: D:\Dso.ini

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

備註:

格式設定請參考Dso.ini及Dso\_7Dev.ini內的格式及說明。

## **讀取 DSO 擷取狀態**

### **int uDsoSDKGetErrorCoEx()**

功能:

當呼叫其他函式得到回傳的錯誤訊息時，可呼叫此函式來取得DSO的錯誤訊息。

回傳值:

參數		說明
DSO_ERROR_BADPOINTER	1	傳入空指標或是指標指向的記憶體空間不足
DSO_UNDEFINED_PARAMETER	2	傳入未定義之參數
DSO_CHANNELINDEX_OUT_RANGE	3	傳入通道編號大於啟動的示波器總通道數
DSO_DEVICEINDEX_OUT_RANGE	4	傳入示波器編號大於目前啟動的示波器數量
DSO_UNSUPPORT_VOLTDIV	5	傳入未支援的電壓刻度
DSO_VOLTPOS_OUT_RANGE	6	傳入電壓位置超出範圍
DSO_TRIGPOS_OUT_RANGE	7	觸發位置設定超出可允許範圍
DSO_TREASHOLD_OUT_RANGE	8	觸發電壓設定超出可允許範圍
DSO_WAIT_TIME_OUT_RANGE	9	觸發等待時間設定超出可允許範圍
DSO_TRIGGER_NOT_SUPPORT	10	使用的機種不支援該種觸發模式
DSO_VIDEO_TRIG_ERROR	11	在等效模式不能使用視訊觸發
DSO_TRIG_WAIT_ERROR	12	在等效模式不能使用等候模式
DSO_RECORD_LENGTH_ERROR	13	取樣點數超出範圍或取樣點數不是 8 的倍數
DSO_NO_HARDWARE	14	找不到 DSO 的硬體
DSO_UNKNOWN_ERROR	15	未知原因的錯誤
DSO_SAMPLE_RATE_ERROR	16	使用了不支援的取樣率
DSO_MEMORY_NOT_ENOUGH	17	記憶體不足
DSO_MEASURE_TYPE_ERROR	18	指定量測種類方式錯誤
DSO_MEASURE_RANGE_ERROR	19	指定量測功能起始/結束點錯誤
DSO_MEASURE_DATA_ERROR	20	量測時檢測到資料錯誤，無法產生計算結果
DSO_GROUP_INDEX_OUT_RANGE	21	DSO 群組範圍選擇超出範圍
DSO_MAIN_DLL_NOT_FOUND	22	DsoRun.dll 不存在
DSO_MAIN_DLL_FUNCTION_ERR	23	SDK 函式無法找到 DsoRun.dll 中特定函式的位置
DSO_MAIN_DLL_LOAD_ERR	24	SDK 函式無法加載 DsoRun.dll
DSO_GET_TEMP_NAME_ERR	25	SDK 函式無法取得暫存檔案名稱
DSO_GET_TEMP_DIR_ERR	26	SDK 函式無法找到 Windows 暫存資料夾
DSO_FILE_COPY_ERR	27	SDK 複製 DsoRun.dll 到暫存資料夾時發生錯誤
DSO_NOT_INITIAL	28	DSO 硬體尚未初始化
DSO_GROUP_PARAMETER_ERR	29	DSO Group 參數錯誤

DSO_FILE_NOT_EXIST	30	指定路徑檔案不存在
DSO_REINITIAL	31	DSO 已經初始完成，請先呼叫關閉函式後再重新進行初始化
DSO_USB_DRIVER_ERROR	32	DSO USB driver 出錯，請重新插拔 DSO 來排除此問題
DSO_USB_UNPLUG	33	DSO USB 線已被拔除
DSO_STACK_ID_ERROR	34	傳入的 DSO 序號格式不符合規定，請參考使用手冊中相關描述
DSO_MUST_NOT_INITIAL	35	DSO 環境設定必須在尚未初始前執行
DSO_READ_EMPTY	36	示波器資料讀取錯誤，必須先擷取過後才能讀取資料
DSO_SEQUENCE_ERROR	37	函式的前置處理函式尚未完成，請先呼叫並完成前置處理函式
DSO_DLL_VER_TOO_OLD	38	DSORun.dll 版本過舊，最低需求版本為 1.4.0.2
DSO_VOLTDFS_ERROR	39	Voltage Offset 設定超出規格範圍
DSO_DELAYTRIG_ERROR	40	觸發延遲時間超出可設定範圍 (0~50s)
DSO_TRIG_HOLDOFF_ERROR	41	觸發延滯時間超出可設定範圍 (0~10s)
DSO_PASSFAIL_VALUE_ERROR	48	Pass/Fail 容許範圍超出目前使用的 VoltDiv/TimeDiv 設定

## int uDsoSDKGetStatus( int iDev )

功能：

取得各裝置的擷取狀態。

參數：

**iDev[in]:**

**Type: int**

指定DSO裝置的編號，從0為開始為第一台。

回傳值：

回傳值	說明
9	正在擷取 Pre-Trigger 的資料內容
5	正在等待觸發訊號
3	正在擷取 Post-Trigger 的資料內容
1	正在讀取資料

0, 2	資料擷取完成
32	USB Driver 錯誤
64	硬體裝置已拔除

## BOOL uDsoSDKDataReady()

功能：

檢查該群組內所有裝置的擷取狀態是否完成。

回傳值：

如果擷取的動作結束，則回傳值為 **(TRUE)**。

而如果擷取動作未結束，則回傳值為 **(FALSE)**。

## 讀取 DSO 波形及量測功能

DSO 讀取資料、量測功能以 RAW Data 格式為主，FFT 功能則以 Double (mV) 格式為主，此 SDK DLL 中有提供函式可將 RAW Data 格式轉為 Double(mV)或是 Double(uV)格式。

## BOOL uDsoSDKReadExRaw(int iDev, int\* piFlag, short\* lpsData, double pdbYofsA[2], double pdbYofsB[2], double pdbYMul[2], int \*piTrigOfs)

功能：

讀取DSO所擷取的波形資料及校正參數。

參數：

**iDev [in]:**

**Type: int**

填入欲讀取資料的裝置。

**piFlag [out]:**

**Type: int \***

回傳擷取狀態旗標。

旗標	說明
DSDF_ETSMODE      0x00002000	此次擷取模式為 ETS 模式。
DSDF_DBLMODE      0x00004000	此次擷取模式使用單一通道擷取模式，取樣率提高至 200MS/s。(適用於 DS1000 系列)
DSDF_TIMEOUT      0x00008000	表示該次觸發在觸發等待時間內，並沒有收到有效

		的觸發訊號。
DSDF_TRIGSRC_CH1	0x00010000	表示觸發來源為 Channel 1
DSDF_TRIGSRC_CH2	0x00020000	表示觸發來源為 Channel 2

#### lpsData [out]:

Type: **short** \*

放波形資料的緩衝區，每次讀取波形資料時，不管該通道是被設定為 On 或 Off，都會同時讀取 2 個通道的資料。緩衝區的前半段為 CH1 資料，後半段為 CH2 資料。配置波形資料緩衝區大小的計算式如下

Buffer Size = Record Length \* 2 Channel \* Sizeof (short)

Record Length :

根據 Capture 時所設定之記錄長度，以取樣點為單位。

#### pdbYofsA, pdbYofsB, pdbYMul [out]:

Type: **double** \*

校正參數。

#### piTrigOfs [out]:

Type: **int** \*

用以讀取 Trigger 偏差值，單位為 ps。

若填入 NULL 則由 DLL 協助計算觸發偏移。

#### 回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

#### 範例:

如何取出波形資料及資料換算:

```

short    *pWaveData;
short    *pCH1, *pCH2;
int      iData_CH1, iData_CH2;

pWaveData = new short[2 * iRecordLength];           // Prepare the waveform buffer
pCH1 = m_pWaveData;                                 // Set CH1 waveform pointer
pCH2 = m_pWaveData + iRecordLength;                 // Set CH2 waveform pointer

```

// 換算第一個點的數值，單位是 V

```

iData_CH1 = ((pCH1[0]- dYOfsA[0]) * dYMul[0] + dYOfsB[0] - VOffset) * Probe;
iData_CH2 = ((pCH2[0]- dYOfsA[1]) * dYMul[1] + dYOfsB[1] - VOffset) * Probe;

```

注意:

請依照上述步驟存取波形，即使該通道顯示是關閉(OFF)的狀態。

```
BOOL uDsoSDKRawToDbl_mv(short* IpsSrc, double * IpdbDst, int iLength, double  
dbYofsA, double dbYofsB, double dbYMul, double dbVOffset_uv, int iProbe)  
BOOL uDsoSDKRawToDbl_uv(short* IpsSrc, double * IpdbDst, int iLength, double  
dbYofsA, double dbYofsB, double dbYMul, double dbVOffset_uv, int iProbe)
```

功能:

將DSO讀取到的波形資訊從RAW Data格式轉為Double (mV)或是Double (uV)格式。

參數:

**IpsSrc[in]:**

Type: **short \***

DSO讀取到的波形資訊，為RAW Data格式。

**IpdbDst[out]:**

Type: **double \***

轉換過後的波形資訊，為double格式。

**iLength[in]:**

Type: **int**

傳入的波形資訊長度。

**dbYofsA, dbYofsB, dbYMul[in]:**

Type: **int**

校正資訊。

**dbVOffset\_uv[in]:**

Type: **double**

示波器電壓偏移值，單位(uV)。

**iProbe[in]:**

Type: **int**

目前所使用的探棒倍率。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 (TRUE)。否則回傳值為 (FALSE)。

```
BOOL uDsoSDKGetFFTData(double* IpdbSrc_mv, int iRecordLength, int  
iType, int iWindow, double* IpdbFFT)
```

功能:

快速傅利葉轉換(FFT)。

參數:

**lpdbSrc\_mv[in]:**

Type: **double \***

DSO讀取到的波形資訊，需經由uDSOSDKRawToDbI\_mv轉為double格式。

**iRecordLength[in]:**

Type: **int**

傳入的波形資訊長度。

**iType[in]:**

Type: **int**

該參數用來選擇FFT刻度。

參數		說明
FFT_TYPE_LINEAR_RMS	0	線性均方根
FFT_TYPE_DBV_RMS	1	dBV均方根
FFT_TYPE_DBM_RMS	2	dBm均方根

**iWindow[in]:**

Type: **int**

該參數用來選擇FFT視窗。

參數		說明
FFT_WINDOW_RECTANGULAR	0	Rectanglar
FFT_WINDOW_BLACKMAN	1	Blackman
FFT_WINDOW_HANN	2	Hann
FFT_WINDOW_HAMMING	3	Hamming
FFT_WINDOW_HARRIS	4	Harris
FFT_WINDOW_TRIANGULAR	5	Triangular
FFT_WINDOW_COSINE	6	Cosine
FFT_WINDOW_LANCZOS	7	Lanczos
FFT_WINDOW_GUASS	8	Guass

**\*lpdbFFT[out]:**

Type: **double**

儲存波形資料的緩衝區，需準備和iRecordLength大小相同的記憶體緩衝空間。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## LPDSMEAS 結構介紹

**typedef struct \_MEASUREDATA**

```
{
    __int64    i64ScData;    // 讀回的資料是以多少Sample Clock擷取的(單位為Hz)
    int        iRecordLength;
    int        iVoltDiv[2];
    double     dYOfsA[2];
    double     dYOfsB[2];
    double     dYMul[2];    // Volt(mV) = ( Raw Data - dYOfsA ) * dYMul + dYOfsB
    double     dVOfs[2];
    int        iProbe[2];
    LPWORD     lpwWaveData[2];
}DSMEAS, FAR *LPDSMEAS;
```

此結構用以儲存 DSO 量測時正副通道之參數，其中副通道的參數只有在開啟部分計算功能，如相位差、上升延遲等需要參考其他通道數據時才會使用。

**i64ScData:**

擷取資料時的取樣率，單位為 S/s。

**iRecordLength:**

擷取資料時使用的記憶體長度，單位為點。

**iVoltDiv:**

擷取資料時主、副通道分別使用的電壓刻度，單位為 uV。

**dYOfsA、dYOfsB、dYMul:**

擷取資料時主、副通道所對應的校正參數。

**dbVoltOfs:**

擷取資料時主、副通道使用的電壓偏移值，單位為 uV。

**iProbe:**

擷取資料時主、副通道設定的探棒倍率，Ex: x1, x10, x100。

**lpwWaveData:**

主、副通道的波形資料，資料取得方式限定為 DDEX\_RAW 才能夠做計算。

**BOOL uDsoSDKMeasurement(int \* piType, int iStart, int iEnd, LPDSMEAS lpDsMeas, bool \* pfForceStop, bool \* pfResult, double \* dbValue)**

功能:

設定DSO量測功能參數。

參數:

**piType[in]:**

**Type: int \***

依序傳入需要量測類別陣列，最後需以MEASURE\_END結尾。

參數		說明
MEASURE_FREQ	0	頻率
MEASURE_PERIOD	1	週期
MEASURE_VMAX	2	最大值
MEASURE_VMIN	3	最小值
MEASURE_VHIGH	4	高值
MEASURE_VLOW	5	低值
MEASURE_VPP	6	峰對峰值
MEASURE_VAMP	7	振幅
MEASURE_RMS	8	均方根
MEASURE_VMEAN	9	平均值
MEASURE_HIGH_DUTY	10	正工作週期
MEASURE_LOW_DUTY	11	負工作週期
MEASURE_HIGH_PERIOD	12	正脈波寬
MEASURE_LOW_PERIOD	13	負脈波寬
MEASURE_RISETIME	14	上升時間
MEASURE_FALLTIME	15	下降時間
MEASURE_POVERSHOOT	16	正過激
MEASURE_NOVERSHOOT	17	負過激
MEASURE_VMID	18	中間值
MEASURE_CYCLE_RMS	19	週期均方根
MEASURE_CYCLE_MEAN	20	週期平均值
MEASURE_RISE_DELAY	21	兩通道間的上升延遲
MEASURE_FALL_DELAY	22	兩通道間的下降延遲
MEASURE_RPRESHOOT	23	上升前衝
MEASURE_FPRESHOOT	24	下降前衝
MEASURE_PHASE	25	相位差

MEASURE_FREQ_AVG	26	平均頻率
MEASURE_RISE_EDGE	27	上升緣數
MEASURE_FALL_EDGE	28	下降緣數
MEASURE_ALL_EDGE	29	變化緣數
MEASURE_END	-1	結尾標記

**iStart[in]:**

**Type:** **int**

選擇量測的起始位置，輸入0代表整段記憶體の起始點，單位：取樣點。

**iEnd[in]:**

**Type:** **int**

選擇量測的結束位置，輸入0代表整段記憶體の起始點，單位：取樣點。

**lpDsMeas[in]:**

**Type:** LPDSMEAS

填入量測參數結構，包含各通道の波形資料及部分擷取參數。

**pfForceStop[in]:**

**Type:** **bool** \*

強制中斷計算函式の旗標，在多工架構下可以透過此旗標中斷量測の計算。

**pfResult[out]:**

**Type:** **bool** \*

由外部準備一段與piType數量相同の記憶體，函式執行後會回傳量測の結果，若量測成功時回傳**TRUE**，無法得到量測值時回傳**FALSE**。

**pdbValue[out]:**

**Type:** **bool** \*

由外部準備一段與piType數量相同の記憶體，函式執行後會回傳量測の數值。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

範例:

同時量測頻率及均方根值時，參數設定及回傳如下:

執行此函式前設定

```
int iType[3] = {
    MEASURE_FREQ,
    MEASURE_RMS,
    MEASURE_END
};
```

```
bool fResult[3] = {0};  
double dbValue[3] = {0};
```

執行此函式後

fResult[0] 代表 MEASURE\_FREQ 的計算成功與否。  
fResult[1] 代表 MEASURE\_RMS 的計算成功與否。  
dbValue[0] 代表 MEASURE\_FREQ 的計算結果值。  
dbValue[1] 代表 MEASURE\_RMS 的計算結果值。

**BOOL uDsoSDKMeasExInit(int iCh, int iVoltDiv, double dbVOfs, double dbYOfsA, double dbYOfsB, double dbYMul, int iProbe, \_\_int64 iScData, int iBufLen, LPWORD lpwWaveform)**

功能:

初始化DSO量測功能參數，此Ex系列函式和標準函式功能相同，僅將參數拆開成多個函式方便C#等程式語言編寫。

參數:

**iCh[in]:**

**Type: int**

指定後方的資料是屬於哪一個通道

**iVoltDiv [in]:**

**Type: int**

設定擷取波形使用的電壓刻度，單位: uV。

**dbVOfs[in]:**

**Type: int**

設定擷取波形使用的電壓偏移，單位: uV。

**dbYOfsA, dbYOfsB, dbYMul[in]:**

**Type: double**

擷取校正參數，須從硬體讀取此參數後傳入此函式中方能得到正確的計算值。

**iProbe[in]:**

**Type: int**

設定擷取波形使用的探棒倍率，填入1, 10, 100代表x1, x10, x100倍率的探棒。

**iScData[in]:**

**Type: \_\_int64**

設定擷取波形使用的取樣率，單位: Hz。

**iBufLen[in]:**

**Type: int**

設定擷取波形總長度，單位：取樣點。

**lpwWaveform [in]:**

**Type: unsigned short\***

設定擷取到的波形資料陣列。

回傳值：

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## **BOOL uDsoSDKMeasExAddType(int iType)**

功能：

設定欲啟用之DSO量測功能項目，此Ex系列函式和標準函式功能相同，僅將參數拆開成多個函式方便C#等程式語言編寫。

參數：

**iType[in]:**

**Type: int**

傳入需要的量測類別。

參數		說明
MEASURE_FREQ	0	頻率
MEASURE_PERIOD	1	週期
MEASURE_VMAX	2	最大值
MEASURE_VMIN	3	最小值
MEASURE_VHIGH	4	高值
MEASURE_VLOW	5	低值
MEASURE_VPP	6	峰對峰值
MEASURE_VAMP	7	振幅
MEASURE_RMS	8	均方根
MEASURE_VMEAN	9	平均值
MEASURE_HIGH_DUTY	10	正工作週期
MEASURE_LOW_DUTY	11	負工作週期
MEASURE_HIGH_PERIOD	12	正脈波寬
MEASURE_LOW_PERIOD	13	負脈波寬
MEASURE_RISETIME	14	上升時間
MEASURE_FALLTIME	15	下降時間
MEASURE_POVERSHOOT	16	正過激

MEASURE_NOVERSHOOT	17	負過激
MEASURE_VMID	18	中間值
MEASURE_CYCLE_RMS	19	週期均方根
MEASURE_CYCLE_MEAN	20	週期平均值
MEASURE_RISE_DELAY	21	兩通道間的上升延遲
MEASURE_FALL_DELAY	22	兩通道間的下降延遲
MEASURE_RPRESHOOT	23	上升前衝
MEASURE_FPRESHOOT	24	下降前衝
MEASURE_PHASE	25	相位差
MEASURE_FREQ_AVG	26	平均頻率
MEASURE_RISE_EDGE	27	上升緣數
MEASURE_FALL_EDGE	28	下降緣數
MEASURE_ALL_EDGE	29	變化緣數
MEASURE_END	-1	結尾標記

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## **BOOL uDsoSDKMeasExStart(int iStart, int iEnd, bool \* pbForceStop)**

功能:

根據先前輸入的擷取參數進行資料計算，須先執行uDsoSDKMeasExInit及  
uDsoSDKMeasExAddType以提供擷取環境設定。

此Ex系列函式和標準函式功能相同，僅將參數拆開成多個函式方便C#等程式語言編寫。

參數:

**iStart[in]:**

**Type: int**

選擇量測的起始位置，輸入0代表整段記憶體體的起始點，單位：取樣點。

**iEnd[in]:**

**Type: int**

選擇量測的結束位置，輸入0代表整段記憶體體的起始點，單位：取樣點。

**pbForceStop[in]:**

**Type: bool \***

強制中斷計算函式的旗標，在多工架構下可以透過此旗標中斷量測的計算。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## **BOOL uDsoSDKMeasExGetResult(int iType)**

功能:

回傳資料計算的結果，此Ex系列函式和標準函式功能相同，僅將參數拆開成多個函式方便C#等程式語言編寫。

參數:

**iType[in]:**

**Type: int**

傳入量測類別。

回傳值:

若指定量測類別的計算結果成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## **double uDsoSDKMeasExGetValue(int iType)**

功能:

回傳資料計算的內容，此Ex系列函式和標準函式功能相同，僅將參數拆開成多個函式方便C#等程式語言編寫。

參數:

**iType[in]:**

**Type: int**

傳入量測類別。

回傳值:

回傳指定量測類別的計算內容，根據量測類別不同單位也不相同。

## **BOOL uDsoSDKMeasExFreeResource()**

功能:

清除Ex系列量測函式所額外配置的記憶體。

回傳值:

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

## 訊號產生器控制函式

## **BOOL uDsoSDKFGSetting( int iDev, LPVOID lpvData)**

功能:

設定FG。(僅適用於TravelScope系列)

參數:

**iDev[in]:**

**Type:**int

指定DSO裝置的編號，從0為開始為第一台。

**lvpData[in]:**

**Type:**LPVOID

設定FG結構。

**FG輸入參數：**

參數	說明
FGSDK_DATA_CH1 FGSDK_DATA_CH2	填入指定通道的基本參數，對應的結構為 <b>CarrierParameter</b>
FGSDK_CW_MODE_CH1 FGSDK_CW_MODE_CH2	將指定通道的運作模式改為連續輸出模式，參數傳入 <b>NULL</b> 即可
FGSDK_MODUL_MODE_CH1 FGSDK_MODUL_MODE_CH2	將指定通道的運作模式改為調變模式，對應的結構為 <b>ModulationParameter</b>
FGSDK_SWEEP_MODE_CH1 FGSDK_SWEEP_MODE_CH2	將指定通道的運作模式改為掃描模式，對應的結構為 <b>SweepParameter</b>
FGSDK_BURST_MODE_CH1 FGSDK_BURST_MODE_CH2	將指定通道的運作模式改為脈波模式，對應的結構為 <b>BurstParameter</b>
FGSDK_TRIG_DATA	填入觸發參數，對應的結構為 <b>TriggerParameter</b>
FGSDK_SENDPTN	控制 <b>FG</b> 將波形輸出，參數陣列傳入 <b>NULL</b> 即可
FGSDK_PHASERESET	重置 <b>FG</b> 兩個通道的相位，參數陣列傳入 <b>NULL</b> 即可
FGSDK_ARRAY_MODE	不使用結構，直接傳入資料陣列，可與其他參數合併使用

**FG 輸入資料結構：**

**typedef struct \_CARRIER\_PARAMETER**

```
{
    double dbID;           // FG功能選擇參數
    int iWaveFunction;     // 載波的波形
    double dbFreq;         // 載波的頻率, 調整範圍為0.01Hz ~ 1MHz
    double dbPhase;        // 載波的起始相位, 調整範圍為 -180~180度
    double dbDuty;          // 選擇脈衝波時為工作週期, 調整範圍為 0~100%
                          // 選擇鋸齒波時為對稱性, 調整範圍為 0~100%

    double dbLeading;       // 脈衝波前緣時間 (µs)
    double dbTrailing;      // 脈衝波後緣時間 (µs)
    double dbVoltAmp;       // 該通道輸出電壓的振幅, 調整範圍為 0~2.5V
    double dbVoltOffset;    // 該通道輸出電壓的偏移, 固定為振幅的一半
                          // 載波波形為直流時, 此數值的調整範圍為0~2.5V
}
```

} CarrierParameter;

iWaveFunction:

參數	說明
FGSDK_WAVE_DC 0x0000	直流, 可藉由偏移值來控制直流位準
FGSDK_SINE 0x0001	正弦波
FGSDK_SQUARE 0x0002	方波
FGSDK_TRIANGLE 0x0003	三角波
FGSDK_RAMP 0x0004	鋸齒波, 可調整對稱性來改變鋸齒波的波形
FGSDK_PULSE 0x0005	脈衝波, 可調整工作週期/前緣/後緣來控制脈衝波的波形
FGSDK_ENABLE_V_OFS 0x0100	以單通道模式啟用CH2的Volt Offset參數調整功能, 整體電壓範圍仍須控制在電壓範圍不超過±2.5V, 且電壓震幅不超過2.5V.  此功能僅供CH2使用, 必須搭配上方其他的波形選項使用, 如: FGSDK_SINE   FGSDK_ENABLE_V_OFS, 需注意啟用此功能將會關閉CH1的波形調整功能.

typedef struct \_MODULATION\_PARAMETER

```
{
    double dbID;           // FG功能選擇參數
    int iWaveFunction;     // 調變訊號的波形
    double dbFreq;         // 調變訊號的頻率, 調整範圍為 0.01Hz~1MHz
    double dbPhase;        // 調變訊號的相位, 調整範圍為 -180~180度
    double dbDuty;          // 選擇脈衝波時為工作週期, 調整範圍為 0~100%
                          // 選擇鋸齒波時為對稱性, 調整範圍為 0~100%
}
```

```

    double dbLeading;      // 脈衝波前緣時間 (μs)
    double dbTrailing;     // 脈衝波後緣時間 (μs)
    int iModulType;        // 調變種類
    double dbModulScale;   // 調變參數
} ModulationParameter;

```

#### iWaveFunction:

參數	說明
FGSDK_WAVE_DC 0x0000	調變模式不支援直流
FGSDK_SINE 0x0001	正弦波
FGSDK_SQUARE 0x0002	方波
FGSDK_TRIANGLE 0x0003	三角波
FGSDK_RAMP 0x0004	鋸齒波，可調整對稱性來改變鋸齒波的波形
FGSDK_PULSE 0x0005	脈衝波，可調整工作週期/前緣/後緣來控制脈衝波的波形

#### iModulType:

參數	說明
FGSDK_MODUL_AM 0x0000	AM，調變參數的範圍為 $\pm 100\%$
FGSDK_MODUL_FM 0x0001	FM，調變參數的範圍為 $\pm$ 目前載波的頻率
FGSDK_MODUL_PM 0x0002	PM，調變參數的範圍為 $\pm 180$ 度
FGSDK_MODUL_ASK 0x0003	ASK，調變參數的範圍為 $\pm 100\%$
FGSDK_MODUL_FSK 0x0004	FSK，調變參數的範圍為 0Hz~1MHz
FGSDK_MODUL_PSK 0x0005	PSK，調變參數的範圍為 $\pm 180$ 度

#### typedef struct \_SWEEP\_PARAMETER

```

{
    double dbID;          // FG功能選擇參數
    bool bSweepMode;      // 掃描模式
    bool bSweepType;      // 掃描種類
    double dbStartFreq;    // 起始頻率，調整範圍為 1Hz ~ 1MHz
    double dbStopFreq;     // 結束頻率，調整範圍為 1Hz ~ 1MHz
    double dbSweepTime;    // Sweep time，調整範圍為 1μs ~ 100s
    double dbHoldTime;     // Hold time，調整範圍為 1μs ~ 100s
    double dbReturnTime;   // Return time，調整範圍為 1μs ~ 100s
}

```

} SweepParameter;

**bSweepMode:**

參數	說明
FGSDK_SWEEP_MODE_TRIG 0x0000	觸發模式，每次觸發時執行一次掃描
FGSDK_SWEEP_MODE_REPEAT 0x0001	連續模式，每次掃描完後緊接著下一次掃描

**bSweepType:**

參數	說明
FGSDK_SWEEP_TYPE_LINEAR 0x0000	線性模式，掃描時頻率以線性的方式做增減
FGSDK_SWEEP_TYPE_LOG 0x0001	對數模式，掃描時頻率以對數的方式做增減

**typedef struct \_BURST\_PARAMETER**

```
{
    double dbID;           // FG功能選擇參數
    int iBurstCycle;       // 脈波次數，調整範圍為 1 ~ 99999
    int iTrigDelay;        // 觸發延遲，調整範圍為 1μs ~ 343s
} BurstParameter;
```

**typedef struct \_TRIG\_PARAMETER**

```
{
    double dbID;           // FG功能選擇參數
    bool bTrigSource;      // 觸發來源
    bool bTrigEdge;        // 觸發緣選擇: 上升緣 / 下降緣
    double dbTrigFreq;     // 內部觸發頻率，調整範圍 0.01Hz ~ 1MHz
} TriggerParameter;
```

**bTrigSource:**

參數	說明
FGSDK_TRIG_TYPE_INT 0x0000	由FG內部產生的訊號作觸發，需設定觸發週期
FGSDK_TRIG_TYPE_EXT 0x0001	由外部訊號進行觸發，需設定觸發緣

**bTrigEdge:**

參數		說明
FGSDK_EDGE_FALLING	0x0000	下降緣
FGSDK_EDGE_RISING	0x0001	上升緣

```
typedef struct _NO_PARAMETER
{
    double dbID;           // FG功能選擇參數
}NoParameter;
```

**回傳值:**

若該函式執行成功，該回傳值為 **(TRUE)**。否則回傳值為 **(FALSE)**。

**Ex1 Struct type:**

```
CarrierParameter sCh1Data = {
    FGSDK_DATA_CH1,    // FG function index
    FGSDK_PULSE,       // Wave function
    1000,              // Frequency
    0,                 // Phase
    35,                // Duty cycle
    100,               // Leading time
    200,               // Trailing time
    2.0,               // Voltage amplitude
    1.0,               // Voltage offset
};
```

```
CarrierParameter sCh2Data = {
    FGSDK_DATA_CH2,    // FG function index
    FGSDK_SINE,        // Wave function
    1500,              // Frequency
    20,                // Phase
    0,                 // Duty cycle
    0,                 // Leading time
    0,                 // Trailing time
    2.5,               // Voltage amplitude
};
```

```

        1.25,                // Voltage offset
    };

    ModulationParameter sCh1ModulData = {
        FGSDK_MODUL_MODE_CH1, // FG function index
        FGSDK_SINE,           // Wave function
        100,                  // Frequency
        0,                    // Phase
        0,                    // Duty cycle
        0,                    // Leading time
        0,                    // Trailing time
        FGSDK_MODUL_AM,       // Modulation type
        100,                  // Modulation scale
    };

    TriggerParameter sTrigParameter = {
        FGSDK_TRIG_DATA,      // FG function index
        FGSDK_TRIG_TYPE_INT,  // Trigger source
        FGSDK_EDGE_RISING,    // Trigger edge
        100,                  // Internal Trigger source frequency
    };

    NoParameter sCh2CWMode = {
        FGSDK_CW_MODE_CH2
    };

    NoParameter sSendPtn = {
        FGSDK_SENDPTN
    };

    //Set Ch1 carrier parameters
    puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & sCh1Data);
    //Set Ch2 carrier parameters
    puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & sCh2Data);
    //Set Ch1 to Modulation mode
    puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & sCh1ModulData);
    //Set Ch2 to Continuous Wave mode
    puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & sCh2CWMode);
    //Set Trigger data

```

```
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & sTrigParameter);
```

```
//Send FG pattern
```

```
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & sSendPtn);
```

Ex2 Array type:

```
double pdbParaCh1[9] = {
    FGSDK_DATA_CH1 | FGSDK_ARRAY_MODE, // FG function index
    FGSDK_PULSE,           // Wave function
    1500,                  // Frequency
    20,                    // Phase
    20,                    // Duty cycle
    30,                    // Leading time
    70,                    // Trailing time
    2.5,                   // Voltage amplitude
    1.25,                  // Voltage offset
};

double pdbModulCh1[9] = {
    FGSDK_MODUL_MODE_CH1 | FGSDK_ARRAY_MODE, // FG function index
    FGSDK_SINE,           // Wave function
    100,                  // Frequency
    0,                    // Phase
    0,                    // Duty cycle
    0,                    // Leading time
    0,                    // Trailing time
    FGSDK_MODUL_AM,       // Modulation type
    100,                  // Modulation scale
};

double pdbParaCh2[9] = {
    FGSDK_DATA_CH2 | FGSDK_ARRAY_MODE, // FG function index
    FGSDK_SINE,           // Wave function
    5500,                 // Frequency
    0,                    // Phase
    0,                    // Duty cycle
    0,                    // Leading time
    0,                    // Trailing time
    1.5,                  // Voltage amplitude
    0.75,                 // Voltage offset
};
```

```
double sTrigParameter[4] =
{
    FGSDK_TRIG_DATA | FGSDK_ARRAY_MODE, // FG function index
    FGSDK_TRIG_TYPE_INT,      //Trigger source
    FGSDK_EDGE_RISING,        //Trigger edge
    100,                      //Internal Trigger source frequency
};

double dbCh2CwMode = FGSDK_CW_MODE_CH2;
double dbSendPtn = FGSDK_SENDPTN;

//Set Ch1 carrier parameters
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, pdbParaCh1);
//Set Ch2 carrier parameters
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & pdbParaCh2);
//Set Ch1 to Modulation mode
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & pdbModulCh1);
//Set Ch2 to Continuous Wave mode
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & dbCh2CwMode);
//Set Trigger data
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & sTrigParameter);
//Send FG pattern
puDsoSetting(iDevice, DSS_FGCONTROL, & dbSendPtn);
```



皇晶科技股份有限公司

<http://www.acute.com.tw/>



地址：新北市三重區24159重新路五段609巷12號6樓之7 (湯城園區)

電話：(02)2999-3275

傳真：(02)2999-3276

E-mail: [service@acute.com.tw](mailto:service@acute.com.tw)