

Liste des fonctions du driver AudeCom :

Commandes principales de la dll AudeCom :

	tel\$audace(telNo) name --> AudeCom
	tel\$audace(telNo) product --> audecom
	tel\$audace(telNo) protocol --> AudeCom
	tel\$audace(telNo) drivervname --> libaudecom {Feb 11 2008}
	tel\$audace(telNo) channel --> retourne la valeur de la variable \$tty
	tel\$audace(telNo) port --> comX
	tel\$audace(telNo) radec state --> tracking, pointing ou unknown
	tel\$audace(telNo) tempo ?ms? ("150" ms d'attente par défaut)
kauf_create	tel::create audecom \$conf(audecom,port)
kauf_delete	tel\$audace(telNo) close
kauf_lx200	tel\$audace(telNo) langage lx200
kauf_set_natif	tel\$audace(telNo) langage ?lx200 audecom?
	tel\$audace(telNo) langage audecom
kauf_reset_tel	tel\$audace(telNo) initcoord
kauf_reset_carte	tel\$audace(telNo) reset
kauf_derive_ar	tel\$audace(telNo) driftspeed \$ra_drift \$dec_drift
kauf_derive_dec	
kauf_suivi_arret	tel\$audace(telNo) radec motor off
kauf_suivi_marche	tel\$audace(telNo) radec motor on
kauf_king	tel\$audace(telNo) king \$king_drift
kauf_vit_petit_lx200	#FS

kauf_vit_moyen_lx200	#RC	
kauf_vit_grand_lx200	#FF	
kauf_goto_est_lx200	#Me	tel\$audace(telNo) radec move e ?rate?
kauf_arret_est_lx200	#Qe	tel\$audace(telNo) radec stop e
kauf_goto_ouest_lx200	#Mw	tel\$audace(telNo) radec move w ?rate?
kauf_arret_ouest_lx200	#Qw	tel\$audace(telNo) radec stop w
kauf_goto_nord_lx200	#Mn	tel\$audace(telNo) radec move n ?rate?
kauf_arret_nord_lx200	#Qn	tel\$audace(telNo) radec stop n
kauf_goto_sud_lx200	#Ms	tel\$audace(telNo) radec move s ?rate?
kauf_arret_sud_lx200	#Qs	tel\$audace(telNo) radec stop s
kauf_match		tel\$audace(telNo) radec init {\$angle_ra \$angle_dec}
kauf_coord		tel\$audace(telNo) radec coord
		tel\$audace(telNo) slewpath ?short long? ("short" par défaut) agit sur le chemin du Goto (le plus long ou le plus court)
		tel\$audace(telNo) backlash \$ra_backlash \$dec_backlash
kauf_goto_rat		
kauf_goto		tel\$audace(telNo) radec goto {\$angle_ra \$angle_dec} ?-rate value? ?-blocking boolean? ?-backlash boolean?
angles_kauf2str		
angles_dec2str		
attente_arret		
kauf_arret_pointage		tel\$audace(telNo) radec stop
kauf_foc+_lx200	#F+	tel\$audace(telNo) focus move + ?rate?
kauf_foc-_lx200	#F-	tel\$audace(telNo) focus move - ?rate?

kauf_arret_foc_lx200	#FQ	tel\$audace(telNo) focus stop
kauf_foc_vit		tel\$audace(telNo) focspeed \$speed
kauf_foc_zero		tel\$audace(telNo) focus init 0
kauf_foc_goto		tel\$audace(telNo) focus goto \$position
kauf_foc_coord		tel\$audace(telNo) focus coord

Commandes utilisées à l'initialisation seulement :

kauf_v_firmware		tel\$audace(telNo) firmware
kauf_vit_maxi_ar		
kauf_vit_maxi_dec		tel\$audace(telNo) slewspeed \$ra_speed \$dec_speed
kauf_largeur_impulsion		tel\$audace(telNo) pulse \$width
kauf_inhibe_pec		tel\$audace(telNo) pec_period 0
kauf_periode_pec		tel\$audace(telNo) pec_period \$ratio
kauf_pointeur_pec		tel\$audace(telNo) pec_index
kauf_pointe_case_pec		tel\$audace(telNo) pec_index \$case
kauf_lit_vit_pec		tel\$audace(telNo) pec_speed
kauf_ecrit_vit_pec		tel\$audace(telNo) pec_speed \$drift_pec

Commandes de pointage LX200 (utiliser liblx200.dll) :

kauf_format_lx200	#U
kauf_match_lx200	
kauf_coord_lx200	
kauf_goto_lx200	

Commandes non utilisées :

kauf_echo_supprime

kauf_echo_ok

kauf_echo_supprime_lx200 #LE

kauf_echo_ok_lx200 #Le

kauf_mode_telescope_lx200

kauf_active_boost tel\$audace(telNo) boost on

kauf_inhibe_boost tel\$audace(telNo) boost off

kauf_nb_tics_ad		
kauf_nb_tics_dec		tel\$audace(telNo) nbticks

kauf_arret_pointage1

kauf_vit_petit1_lx200 #RG

kauf_vit_grand1_lx200 #RS

kauf_vit_grand2_lx200 #RM