

# TOPPERS BASE PLATFORM (ST) V1.5.0

---

|     |                       |
|-----|-----------------------|
| 担当者 | 竹内良輔 (Educational WG) |
|-----|-----------------------|

## 変更履歴

| リリース  | 日付         | 作成者  | 変更内容                                                                                                                                                           |
|-------|------------|------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1.0.0 | 2016/05/28 | 竹内良輔 | STM32F4xx 版                                                                                                                                                    |
| 1.0.1 | 2016/06/23 | 竹内良輔 | STM32F746 の機能を追加,446/746-nucleo-144 を追加                                                                                                                        |
| 1.1.0 | 2016/08/26 | 竹内良輔 | USB OTG の対応/I2C プロトシールドを追加                                                                                                                                     |
| 1.1.1 | 2017/01/20 | 竹内良輔 | USB OTG プログラム修正による改訂、CV 版と分離                                                                                                                                   |
| 1.2.0 | 2017/07/07 | 竹内良輔 | STM32F767/STM32F769 ボード対応,spi 変更                                                                                                                               |
| 1.2.1 | 2017/08/25 | 竹内良輔 | SM32F091/STM32L073/STM32L476 ボード対応                                                                                                                             |
| 1.3.0 | 2018/05/31 | 竹内良輔 | TOPPERS USB MEDDLEWARE の対応                                                                                                                                     |
| 1.4.0 | 2019/03/04 | 竹内良輔 | バージョンアップ、変更履歴詳細に記載                                                                                                                                             |
| 1.4.1 | 2020/05/11 | 竹内良輔 | gdic ドライバ追加/lwip 対応、新ボード対応                                                                                                                                     |
| 1.4.2 | 2021/06/01 | 竹内良輔 | WIFI 拡張/OpenAMP の対応/stmcube 変更、6.6,6.7 章追加、BLE で不足のユーティリティを追記                                                                                                  |
| 1.4.3 | 2022/04/18 | 竹内良輔 | PWM ドライバ追加、USB シールド変更、RTOS 隠蔽機能、STM32G0B1 ボード対応、WB の BLE スタックを 1.2.0 に対応、STM32WB15 nucleo ボード対応                                                                |
| 1.4.4 | 2023/04/13 | 竹内良輔 | PWM ドライバに deinit 関数を追加、STM-USB デバイスの CDC のエンドポイントの不具合を修正、USB ミドルウェアの最適化、gdic に esp32 を追加、lwip を 2.1.3 にバージョンアップ                                                |
| 1.4.5 | 2024/01/12 | 竹内良輔 | lwIP の OPTTEST 用 TCPIP ロック機能を追加、標準出力処理の変更、ネットワークモニタ対応、USB デバイス MSC を追加、WB15 の P2Pserver の対応をやめる                                                                |
| 1.4.6 | 2024/02/27 | 竹内良輔 | STM32WB55 の ble_remote アプリを修正、ワーニング対応                                                                                                                          |
| 1.5.0 | 2025/06/12 | 竹内良輔 | カーネルの stdint.h 型定義の対応(3.4 項を追加)、itron.h の参照をやめる、サンプルアプリの最適化、タスクモニタ修正、STM32L552NUCLEO 対応、PICOW を使った WIFI シールドの対応、gdic/daytime を追加、gdic/adafruit_ssd1306 ドライバを追加 |
|       |            |      |                                                                                                                                                                |
|       |            |      |                                                                                                                                                                |
|       |            |      |                                                                                                                                                                |
|       |            |      |                                                                                                                                                                |
|       |            |      |                                                                                                                                                                |

## 目次

|                                      |    |
|--------------------------------------|----|
| 変更履歴 .....                           | 2  |
| 1 背景 .....                           | 6  |
| 2 目的 .....                           | 6  |
| 3 TOPPERS BASE PLATFORM (ST)仕様 ..... | 6  |
| 3.1 プラットフォームのターゲット .....             | 6  |
| 3.2 レイア構造 .....                      | 12 |
| 3.3 開発環境 .....                       | 14 |
| 3.4 整数型定義の変更 .....                   | 14 |
| 4 Device Driver 仕様 .....             | 15 |
| 4.1 Basic Driver .....               | 15 |
| 4.1.1 概要 .....                       | 15 |
| 4.1.2 ドライバー一覧 .....                  | 15 |
| 4.1.3 GPIO .....                     | 15 |
| 4.1.3.1 データ仕様 .....                  | 15 |
| 4.1.3.2 インターフェイス仕様 .....             | 16 |
| 4.1.3.3 フローチャート .....                | 17 |
| 4.1.4 DMA .....                      | 17 |
| 4.1.4.1 データ仕様 .....                  | 17 |
| 4.1.4.2 インターフェイス仕様 .....             | 22 |
| 4.1.4.3 フローチャート .....                | 22 |
| 4.1.5 WATCH DOG .....                | 24 |
| 4.1.5.1 データ仕様 .....                  | 24 |
| 4.1.5.2 インターフェイス仕様 .....             | 24 |
| 4.1.6 TIMER .....                    | 24 |
| 4.1.7 UART .....                     | 24 |
| 4.2 Standard Driver .....            | 25 |
| 4.2.1 概要 .....                       | 25 |
| 4.2.2 I2C .....                      | 25 |
| 4.2.2.1 データ仕様 .....                  | 25 |
| 4.2.2.2 インターフェイス仕様 .....             | 28 |
| 4.2.2.3 フローチャート .....                | 29 |
| 4.2.3 SPI .....                      | 31 |
| 4.2.3.1 データ仕様 .....                  | 31 |
| 4.2.3.2 インターフェイス仕様 .....             | 35 |
| 4.2.3.3 フローチャート .....                | 35 |
| 4.2.4 ADC .....                      | 37 |
| 4.2.4.1 データ仕様 .....                  | 37 |
| 4.2.4.2 インターフェイス仕様 .....             | 42 |
| 4.2.4.3 フローチャート .....                | 42 |
| 4.2.5 QSPI .....                     | 44 |
| 4.2.5.1 データ仕様 .....                  | 44 |
| 4.2.5.2 インターフェイス仕様 .....             | 47 |
| 4.2.5.3 フローチャート .....                | 48 |
| 4.2.6 RTC .....                      | 48 |
| 4.2.6.1 データ仕様 .....                  | 48 |
| 4.2.6.2 インターフェイス仕様 .....             | 50 |
| 4.2.6.3 設定手順 .....                   | 50 |
| 4.2.7 USB OTG .....                  | 51 |
| 4.2.7.1 データ仕様 .....                  | 51 |
| 4.2.7.2 インターフェイス仕様 .....             | 53 |
| 4.2.7.3 フローチャート .....                | 54 |



|         |                              |    |
|---------|------------------------------|----|
| 4.3     | F7 Depend Driver .....       | 59 |
| 4.3.1   | 概要 .....                     | 59 |
| 4.3.2   | LTDC .....                   | 60 |
| 4.3.2.1 | データ仕様 .....                  | 60 |
| 4.3.2.2 | インターフェイス仕様 .....             | 62 |
| 4.3.2.3 | 設定手順 .....                   | 63 |
| 4.3.3   | TP .....                     | 64 |
| 4.3.4   | SDMMC .....                  | 64 |
| 4.3.4.1 | データ仕様 .....                  | 64 |
| 4.3.4.2 | インターフェイス仕様 .....             | 65 |
| 4.3.4.3 | 設定手順 .....                   | 66 |
| 4.3.5   | AUDIO .....                  | 68 |
| 4.3.5.1 | データ仕様 .....                  | 68 |
| 4.3.5.2 | インターフェイス仕様 .....             | 73 |
| 4.3.5.3 | 設定手順 .....                   | 74 |
| 4.3.6   | DSI .....                    | 76 |
| 4.3.6.1 | データ仕様 .....                  | 76 |
| 4.3.6.2 | インターフェイス仕様 .....             | 77 |
| 4.3.6.3 | 設定手順 .....                   | 78 |
| 4.3.7   | EMAC .....                   | 79 |
| 4.3.7.1 | データ仕様 .....                  | 79 |
| 4.3.7.2 | インターフェイス仕様 .....             | 80 |
| 4.3.7.3 | フローチャート .....                | 81 |
| 5       | タスクモニタ .....                 | 84 |
| 5.1     | 概要 .....                     | 84 |
| 5.2     | 標準入出力 .....                  | 84 |
| 5.3     | 標準デバッグコマンド .....             | 85 |
| 5.4     | デバッグコマンド拡張 .....             | 86 |
| 5.4.1   | データ仕様 .....                  | 86 |
| 5.4.2   | インターフェイス仕様 .....             | 86 |
| 6       | API 層 .....                  | 87 |
| 6.1     | 概要 .....                     | 87 |
| 6.2     | ファイルシステム .....               | 87 |
| 6.2.1   | ファイルライブラリ .....              | 87 |
| 6.2.2   | Storage Device Manager ..... | 89 |
| 6.2.2.1 | データ仕様 .....                  | 89 |
| 6.2.2.2 | インターフェイス仕様 .....             | 90 |
| 6.2.3   | FatFs .....                  | 91 |
| 6.3     | 時間管理 .....                   | 91 |
| 6.3.1   | データ仕様 .....                  | 91 |
| 6.3.2   | インターフェイス仕様 .....             | 92 |
| 6.4     | USB ミドルウェア .....             | 92 |
| 6.4.1   | USB ホスト機能 .....              | 92 |
| 6.4.2   | USB デバイス機能 .....             | 92 |
| 6.5     | UI ミドルウェア .....              | 92 |
| 6.5.1   | UI ディレクトリ .....              | 92 |
| 6.5     | STM32Cube ミドルウェア .....       | 93 |
| 6.6.1   | STM32_WPAN ディレクトリ .....      | 93 |
| 6.6.2   | OpenAMP ディレクトリ .....         | 94 |
| 6.7     | ミドルウェア .....                 | 94 |
| 6.7.1   | lwIP ミドルウェア .....            | 94 |
| 6.7.2   | jpeg-9b ミドルウェア .....         | 95 |



|            |                                     |     |
|------------|-------------------------------------|-----|
| 6.7.3      | libmad ミドルウェア .....                 | 95  |
| 6.8        | RTOS 隠蔽機能 .....                     | 95  |
| 7          | ファイルの構成 .....                       | 96  |
| 7.1        | 共通部 .....                           | 96  |
| 7.2        | STM32F4xx ドライバ .....                | 96  |
| 7.3        | STM32L4xx ドライバ .....                | 97  |
| 7.4        | STM32F7xx ドライバ .....                | 97  |
| 7.5        | STM32F0xx ドライバ .....                | 98  |
| 7.6        | STM32L0xx ドライバ .....                | 98  |
| 7.7        | STM32G0xx ドライバ .....                | 99  |
| 7.8        | STM32H7XX ドライバ .....                | 99  |
| 7.9        | STM32G4XX ドライバ .....                | 100 |
| 7.10       | STM32WBXX ドライバ .....                | 100 |
| 7.11       | STM32MP1XX ドライバ .....               | 101 |
| 7.12       | STM32L5XX ドライバ .....                | 101 |
| 7.13       | GDIC ドライバ .....                     | 101 |
| 8          | 変更履歴詳細 .....                        | 103 |
| Appendix A | STM32F401RE Nucleo .....            | 105 |
| Appendix B | STM32F4 Discovery .....             | 106 |
| Appendix C | STM32F746 Discovery .....           | 107 |
| Appendix D | STM32F446RE Nucleo-64 .....         | 108 |
| Appendix E | STM32F446ZE Nucleo-144 .....        | 109 |
| Appendix F | STM32F746ZG Nucleo-144 .....        | 111 |
| Appendix G | STM32F767ZIT6 Nucleo-144 .....      | 112 |
| Appendix H | STM32F769NIH6 Discovery .....       | 114 |
| Appendix I | STM32F091 Nucleo-64 .....           | 116 |
| Appendix J | STM32L073 Nucleo-64 .....           | 117 |
| Appendix K | STM32L476 Nucleo-64 .....           | 118 |
| Appendix L | STM32L476 Discovery .....           | 120 |
| Appendix M | STM32F723 Discovery .....           | 121 |
| Appendix N | STM32F4R5 Nucleo-144 .....          | 122 |
| Appendix O | STM32G071/STM32G0B1 Nucleo-64 ..... | 124 |
| Appendix P | STM32H743 Nucleo-144 .....          | 125 |
| Appendix Q | STM32G474/431 Nucleo-64 .....       | 127 |
| Appendix R | STM32WB55 Nucleo .....              | 129 |
| Appendix S | STM32MP157C DK2 .....               | 130 |
| Appendix T | STM32L552 NUCLEO-144 .....          | 132 |

## 1 背景

TOPPERS 教育 WG では、組込み用ソフトウェアプラットフォーム用教材を基礎 3 コンテンツとして作成した。コンテンツとしては抽象的でわかりにくいものとなり、組込みプラットフォーム教材として満足のいくものではなかった。そこで新しい組込みプラットフォームの教材の作成に着手した。開発にあたり、アプローチ方法を大きく見直した。この教材を構築する前提として実際に商品レベルに使用可能な組込みソフトウェアプラットフォームとドキュメント（本リファレンスマニュアル）を開発し、それをベースとして、新基礎 2、新基礎 3 のセミナー部と、実習部を作成する手順とした。

旧基礎 1，2，3 コンテンツから新基礎 1，2，3 コンテンツの改訂にあたり、セミナー部とリファレンスシステムで使用するターゲットボードと実際にターゲットボード上で動作する組込みソフトウェアプラットフォームを TOPPERS BASE PLATFORM と呼称し、仕様書はリファレンスマニュアル呼称することとなった。

## 2 目的

本リファレンスマニュアルは、ターゲットボードとターゲットボード上に作成した組込みソフトウェアプラットフォーム(TOPPERS BASE PLATFORM(ST))について記載する。

TOPPERS BASE PLATFORM(ST) は STM32F4SoC 対応のボードに対する機能を for STM32F4xx として記載する。同様に、STM32F7SoC 対応のボードに対する機能を for STM32F7xx、STM32F0SoC 対応ボードに対する記載を STM32F0xx、STM32L0SoC に対応する記載を STM32L0xx、STM32H7SoC に対応する記載を STM32H7xx、STM32G4SoC に対する記載を STM32G4xx、STM32WB55SoC に対する記載を STM32WBxx とする。

### ■ ターゲットボード

- ・ STM32F407 Discovery for STM32F4xx
- ・ STM32F401 Nucleo-64 for STM32F4xx
- ・ STM32F446 Nucleo-64 for STM32F4xx
- ・ STM32F446 Nucleo-144 for STM32F4xx
- ・ STM32F746 Discovery for STM32F7xx
- ・ STM32F746 Nucleo-144 for STM32F7xx
- ・ STM32F767 Nucleo-144 for STM32F7xx
- ・ STM32F769 Discovery for STM32F7xx
- ・ STM32F091 Nucleo-64 for STM32F0xx
- ・ STM32L073 Nucleo-64 for STM32L0xx
- ・ STM32L476 Nucleo-64 for STM32L4xx
- ・ STM32L476 Discovery for STM32L4xx
- ・ STM32F723 Discovery for STM32F7xx
- ・ STM32L4R5 Nucleo-144 for STM32L4xx
- ・ STM32H743 Nucleo-144 for STM32H7xx
- ・ STM32G474 Nucleo-64 for STM32G4xx
- ・ STM32G431 Nucleo-64 for STM32G4xx
- ・ STM32G071 Nucleo-64 for STM32G0xx
- ・ STM32G0B1 Nucleo-64 for STM32G0xx
- ・ STM32WB55 Nucleo for STM32WBxx
- ・ STM32WB15 Nucleo for STM32WBxx
- ・ STM32MP157C DK2 for STM32MP15xx

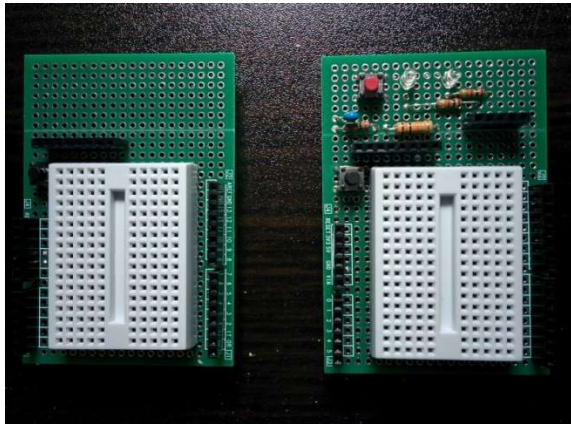
## 3 TOPPERS BASE PLATFORM (ST)仕様

本章では、TOPPERS BASE PLATFORM (ST)の仕様について記載する。

### 3.1 プラットフォームのターゲット

TOPPERS BASE PLATFORM(ST)は Arduino メインボードのようにシールドをつけて種々の形態

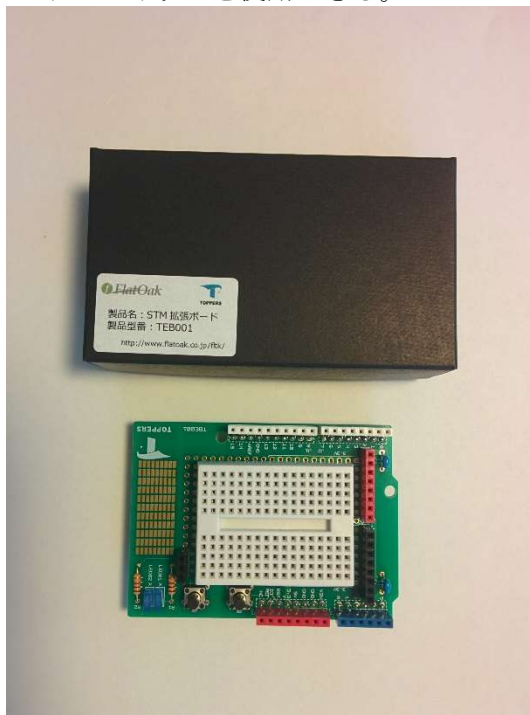
を持つようなシステムをターゲットとする。基礎 1、2 セミナー用の形態はプロトシールドをつけてセミナーを行う。新基礎 3 では adafruit 製 1.8 インチ 18 bit カラー TFT シールド with microSD & Joy stick をつけて、Arduino と同じように、これを制御する。



プロトシールド A-TYPE と B-TYPE

プロトシールド A-TYPE はブレッドボードとリセット SW のみのシールド、プロトシールド B-TYPE は A-TYPE に加え、基礎 1、基礎 2 セミナーで使用するユーザースイッチと 2 つの LED 回路を追加したシールド。

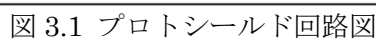
セミナーや実装開発用に、FlatOak 社製のプロトタイプシールド (TEB001) の使用を推奨する。このシールドは ST マイクロエレクトロニクス社の nucleo ボード専用に設計ボードでハンダ付なしに LED やユーザースイッチを使用できる。



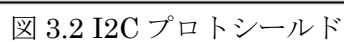
FlatOak 社 TEB001 プロトタイプシールド

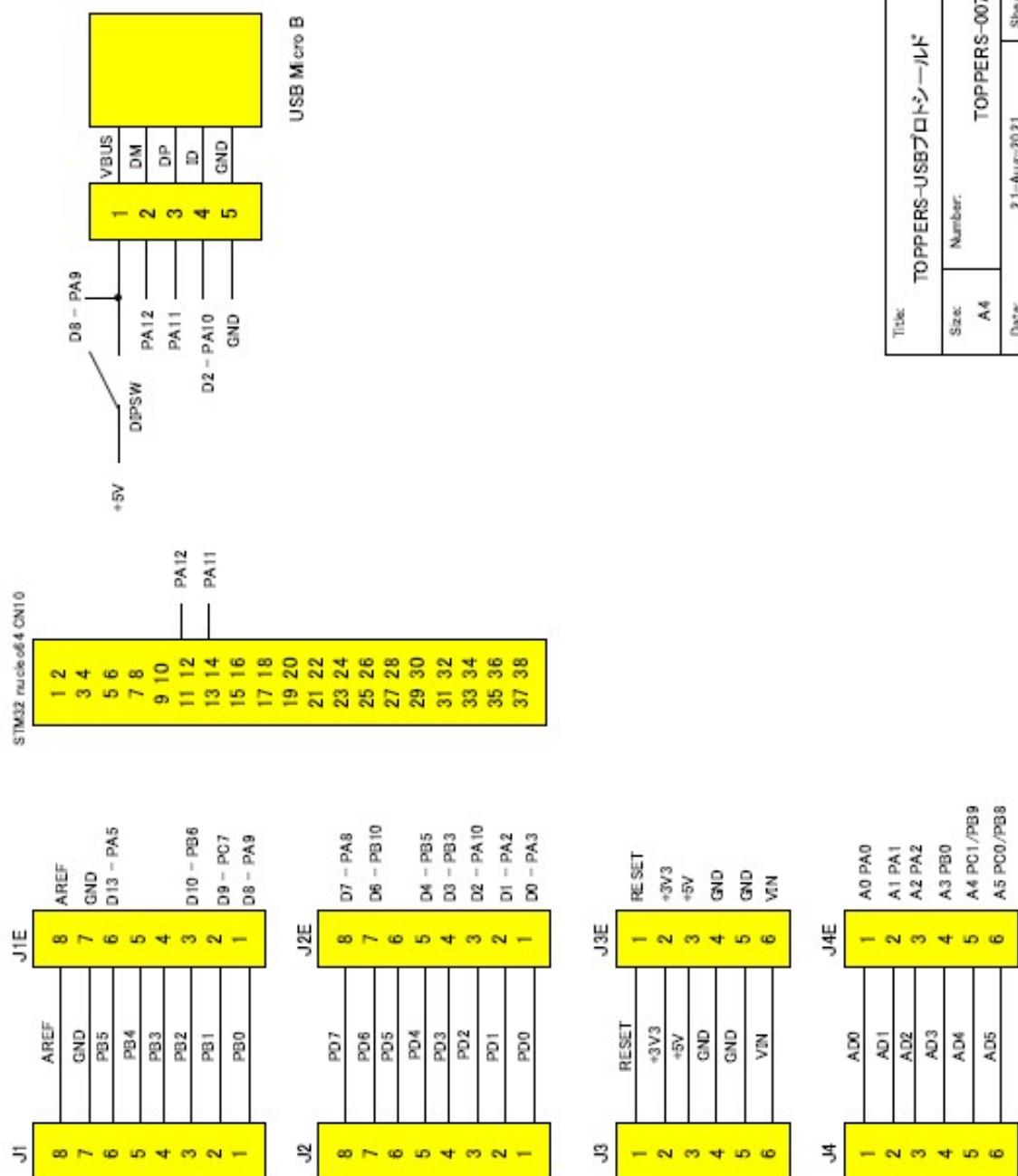
I2C 用の適切なシールドがないため、プロトタイプシールドに I2C 対応の LCD、温度センサー、EEPROM を乗せた I2C プロトタイプシールド、及び、IWHI 1.54" LCD シールド (TEB002) の回路図を示す。











|                             |                       |          |  |
|-----------------------------|-----------------------|----------|--|
| Title: TOPPERS-USBプロトコルシールド |                       |          |  |
| Size: A4                    | Number: TOPPERS-007   | Rev. 1.2 |  |
| Date: 21-Aug-2021           | Sheet of 1/1          |          |  |
| File: TOPPERS-007.pdf       | Drawn by: R. Takauchi |          |  |

図 3.3 USB シールド

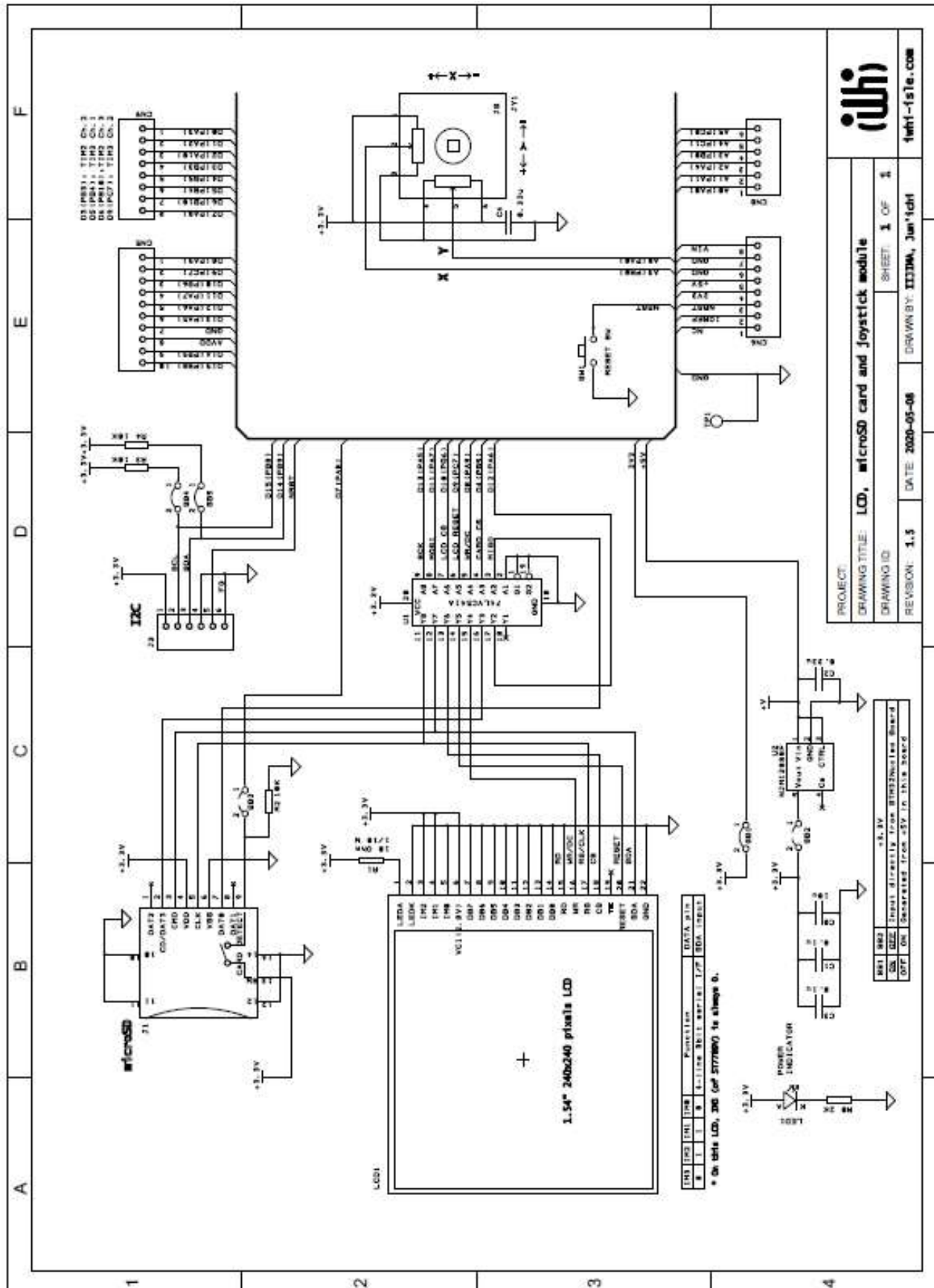
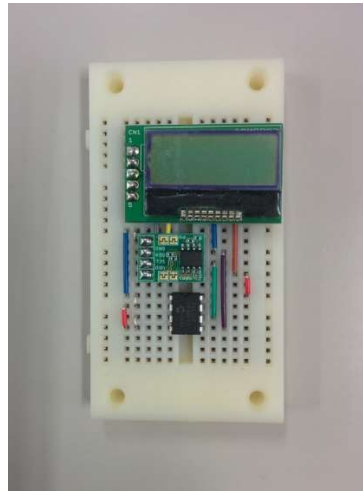
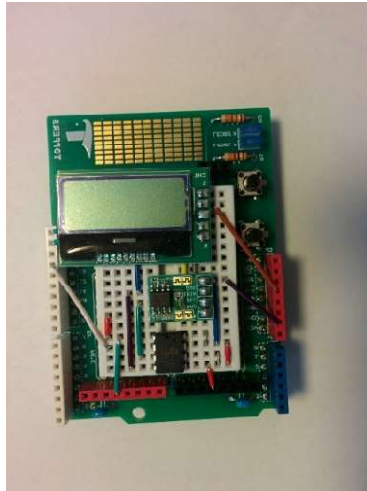


図 3.4 IWHI 1.54" LCD シールド(TEB002)



I2C プロトタイプシールド I2C ブレッドボード(D15,14 を対応) IWHI 1.54LCD シールド

### 3.2 レイア構造

PLATFORM のハードウェアドライバは下層から3層のレイヤ構造を持ち、その上にAPI層、ライブラリのI/F層をもつ。これらのPLATFORMは、Realtime Kernel TOPPERS ASP-1.9.3上に構築している。また、ASPのもつデバッグ機能以外に、教育WGで提供するタスクモニタを標準に装備し、システムデバッグ用にデバッグコマンドを用いて開発補助を行う。

V1.4.3以上ではRTOSのサービス・コールの隠蔽機能を追加する。ディレクトリ `pdic` 直下の `base_platform.h` にて、サービス・コールのマクロ化を行い、 $\mu$ ITRON系のRTOSならばマクロを書き換えることにより、種々のRTOSへの対応が可能となる。対象は `pdic/gdic` のデバイスドライバとミドルウェアである。

図3.2.1にBASE PLATFORM(STM) for STM32F4xx/STM32L4xx/STM32F0xx/STM32L0xxの構造図を示す。Standard Driver、SPI xDriver、File Libraryにより、アプリケーションから以下の機能が使用可能になる。

- ① SD card File system(SPI)
- ② SPI
- ③ Wire(I2C)
- ④ UART
- ⑤ ADC
- ⑥ QSPI
- ⑦ RTC
- ⑧ USB OTG

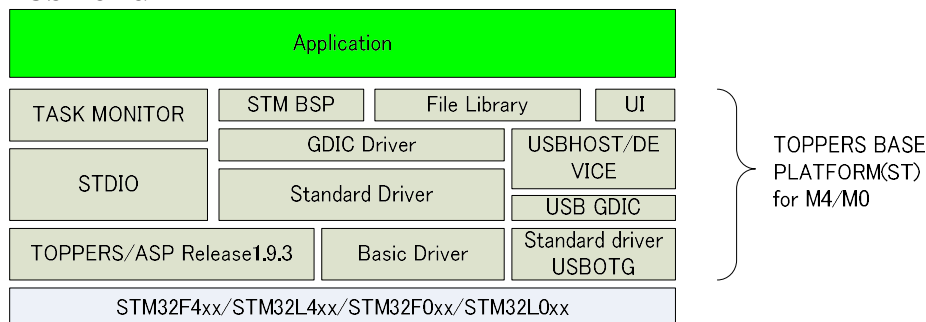


図 3.2.1 TOPPERS BASE PLATFORM(STM) for STM32F4xx/L4xx/F0xx/L0xx 構造図

図3.2.2にTOPPERS BASE PLATFORM(STM) for STM32F7xxの構造図を示す。F7 Depend driverの拡張により以下の機能が使用可能になる。

- ① jpeg-9b(JPEG ライブラリ)
- ② libmad-0.15.1b(mp3 デコーダライブラリ)

- ③ lwip(TCP/IP プロトコルスタック)
- ④ SD card File system(SDMMC)
- ⑤ SDRAM
- ⑥ GLCD/touch panel
- ⑦ RTC
- ⑧ AUDIO
- ⑨ SPI
- ⑩ Wire(I2C)
- ⑪ ADC
- ⑫ QSPI
- ⑬ USB OTG

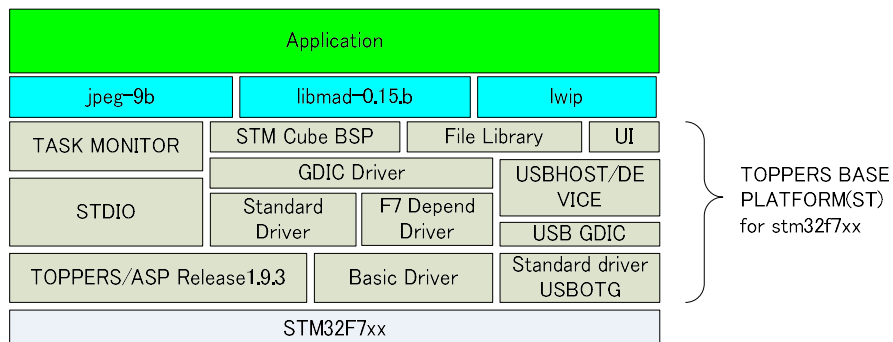


図 3.2.2 TOPPERS BASE PLATFORM(ST) for STM32F7xx

以下に、レイア構造の概要を示す。

- (1)basic driver ハードウェア仕様により API が変わるドライバ層
- (2)standard driver 拡張ボードの標準化により、API がある程度標準化されているドライバ層
- (3)GDIC driver 下位の driver を使用して構築する特定のデバイス用 driver
- (4)F7depend driver STM32F7xx のハード構成に従うドライバ層(F7 のみ)
- (5)BASE PLATFORM で標準化している API 層
- (6)open source のライブラリ等

| PLATFORM(ST)         |                  | STM32F4/F0xx<br>STM32L4/L0xx | STM32F7xx         | detail             | 対象の講座                                                        |
|----------------------|------------------|------------------------------|-------------------|--------------------|--------------------------------------------------------------|
| Device Driver (pdic) | Basic Driver     | gpio                         | gpio              |                    | 新基礎 2                                                        |
|                      |                  | dma                          | dma               |                    |                                                              |
|                      |                  | watch doc (timer)            | watch doc (timer) |                    |                                                              |
|                      |                  | uart                         | uart              |                    |                                                              |
|                      |                  |                              |                   |                    |                                                              |
|                      | Standard Driver  | i2c                          | i2c               | CLCD/senser/eeprom | 新基礎 3 (Reference Manual)                                     |
|                      |                  | spi                          | spi               | GLCD/SD card       |                                                              |
|                      |                  | adc                          | adc               | Joy stick          |                                                              |
|                      |                  | (qspi)                       | qspi              | FLASH              |                                                              |
|                      |                  | rtc                          | rtc               | Clock 機能           |                                                              |
|                      |                  | usb OTG                      | usbo              | MSC/HID            |                                                              |
|                      | F7 Depend Driver |                              | ltcd/dsi          | GLCD               | 新基礎 3 Reference System (Application Manual Reference Manual) |
|                      |                  |                              | tp                |                    |                                                              |
|                      |                  |                              | sdmmc             | SD card            |                                                              |
|                      |                  |                              | audio/dfsdm       |                    |                                                              |
|                      |                  |                              | emac              | 有線 LAN             |                                                              |
|                      |                  |                              | wifi              | 無線 LAN             |                                                              |
| gdic                 | high driver      |                              |                   | Shield 依存          |                                                              |
| api middleware       | File System      | fatfs                        | fatfs             | FAT                |                                                              |
|                      |                  | file libreary                | file library      | C language file    |                                                              |

|                       |       |             |              |  |
|-----------------------|-------|-------------|--------------|--|
|                       | stdio | stdio       | stdio        |  |
| Graphic UI            | ui    | ui          | 文字グラフィック描画   |  |
| (Open source) library | USB   | usb meddle  | USB host/dev |  |
|                       |       | libjpeg(*1) | JPEG         |  |
|                       |       | libmad(*1)  | MP3          |  |
|                       | LAN   | lwip(*2)    | TCP/IP       |  |

\*1 : api(posix 互換)のためソース未修正で実装 : バージョンアップに追従

\*2 : 問題点对応用に patch ファイルを用意 : バージョンは固定となる

### 3.3 開発環境

TOPPERS BASE PLATFORM は Windows7 以降のパソコンで cygwin または MSYS2 をインストールし、コンパイラ環境は GCC-ARM の以下のバージョンをインストールし開発を行っている。

- (1) gcc version 5.4(GCC ARM-2016q2-20160622)
- (2) gcc version 5.4(GCC ARM-2016q2-20160926)
- (3) gcc version 10.2.1(GCC ARM-2020q4+major)

### 3.4 整数型定義の変更

stdint.h を使用した整数型定義のソフトウェア・モジュールを使用する場合、システムがワンリンクモデルであるため、カーネル独自の整数型定義（カーネルのデフォルト）を行っている場合、コンパイル・エラーが発生してリンクができない問題があった。この回避策として、include ディレクトリ上に stdint.h から呼び出される sys/\_stdint.h ファイルを置き、ソフトウェア・モジュールから stdint.h の呼び出しをスキップするような対応を行っていた。

V1.5.0 からカーネルの整数型定義を stdint.h を使用する設定の場合、TOPPERS BASE PLATFORM も、その設定に従ってビルドを行うように修正を行う。

カーネルでの整数設定は target/mmmm\_gcc/target\_stddef.h 中の以下の書き換えで変更できる。  
カーネル独自の整数型 : 既存のまま。

```
#define TOPPERS_STDINT_TYPE1
#define TOPPERS_STDFLOAT_TYPE1
#include "gcc/tool_stddef.h"
```

stdint.h をインクルードした整数型 :

```
#ifndef TOPPERS_MACRO_ONLY
#include <stdint.h>
#endif /* TOPPERS_MACRO_ONLY */
#define TOPPERS_STDFLOAT_TYPE1
#include "gcc/tool_stddef.h"
```

注意 : TOPPERS BASE PLATFORM のカーネル独自の整数型定義でも、コンパイル可能な sys/\_stdint.h のインストールをデフォルトで行う、stdint.h をインクルードした整数型に変更した場合は、カーネルの Makefile 中のミドルウェアのインクルードの前にある GUARD\_STDINT の行を削除してください。

```
#
# ミドルウェアの Makefile のインクルード
#
GUARD_STDINT = 1
```



## 4 Device Driver 仕様

ハードウェア用デバイスドライバの仕様について記載を行う。本 PLATFORM では、3 種類のデバイスドライバを提供する。Basic Driver と Standard Driver は STM32Fxxx と STM32Lxxx で共通の仕様となる。M7 Depend Driver は STM32Fxx でサポートするハードウェア専用のデバイスドライバである。

### 4.1 Basic Driver

#### 4.1.1 概要

Basic Driver は、ハードウェアを制御する基本的なドライバ群である。制御は簡単な制御手順ですが、初期化や拡張機能は、SoC によってまちまちの実装が行われており、標準的な API では作成できないものが多い。また、Basic Driver は直接ミドルウェアやアプリから制御を行うより、上位のドライバから使用機能として呼び出すケースが多い。逆に Basic Driver は他のドライバの呼び出しは行わない。Basic Driver はハードウェアの依存性が大きいため、PLATFORM を別の SoC にポーティングする場合、別の API の実装となる。

TIMER と UART は、asp カーネルで使用されている。基本的には asp カーネルのドライバを使用する。差分のみを Basic Driver として記載する。

#### 4.1.2 ドライバ一覧

Basic Driver として分類するドライバは以下の 4 つである。

- (1) gpio 汎用 I/O ドライバ
- (2) dma ダイナミック・メモリ・アクセスドライバ
- (3) timer タイマードライバ
- (4) uart シリアルドライバ

#### 4.1.3 GPIO

GPIO は汎用の I/O を制御するドライバである。GPIO はピン設定を入力または出力に設定し、ピンに対してデータを読み込むまたは書き込みことにより、外部のロジックとのデータ交換を行う機能を持つ。機能的には単純であるが、ピンアサイン、ベースの電圧設定、出力モード設定、割込みの対応等、初期化に関して SoC の設計により、設定仕様がまちまちであり、標準的な初期化手順を作ることが難しい。

##### 4.1.3.1 データ仕様

STM 社 Cortex-M 系の GPIO の初期化に用いるデータと構造体について記載する。GPIO の初期化には表 4.1.3.1 の GPIO\_Init\_t 型を使用する。

| 番号 | 項目        | 型        | 機能                            |
|----|-----------|----------|-------------------------------|
| 1  | mode      | uint32_t | 対象のピンアサインの設定モード               |
| 2  | pull      | uint32_t | 出力 Pull-Up/Pull-Down 設定       |
| 3  | otype     | uint32_t | 出力タイプ Open-drain/Push-Pull 設定 |
| 4  | speed     | uint32_t | 出力スピード設定                      |
| 5  | alternate | uint32_t | アルタネート設定                      |

表 4.1.3.1 GPIO\_Init\_t 型

##### ① mode

モードはピンアサインの GPIO モードを設定する

| 定義                   | 値          | 内容                       |
|----------------------|------------|--------------------------|
| GPIO_MODE_INPUT      | 0x00000000 | GPIO 入力モード               |
| GPIO_MODE_IT_RISING  | 0x10110000 | GPIO 入力 EXTI 立ち上がりエッジ割込み |
| GPIO_MODE_IT_FALLING | 0x10210000 | GPIO 入力 EXTI 立下りエッジ割込み   |



|                              |            |                             |
|------------------------------|------------|-----------------------------|
| GPIO_MODE_IT_RISING_FALLING  | 0x10310000 | GPIO 入力 EXTI 両エッジ割込み        |
| GPIO_MODE_EVT_RISING         | 0x10120000 | GPIO 入力 EXTI 立ち上がりエッジ EVENT |
| GPIO_MODE_EVT_FALLING        | 0x10220000 | GPIO 入力 EXTI 立下りエッジ EVENT   |
| GPIO_MODE_EVT_RISING_FALLING | 0x10320000 | GPIO 入力 EXTI 両エッジ EVENT     |
| GPIO_MODE_OUTPUT_PP          | 0x00000001 | GPIO 出力モード                  |
| GPIO_MODE_AF_PP              | 0x00000002 | アルタネートピン設定                  |
| GPIO_MODE_ANALOG             | 0x00000003 | アナログピン設定                    |
| GPIO_MODE_ANALOG_AD          | 0x00000007 | ADC アナログピン(STM32L4xx のみ)    |

表 4.1.3.2 mode 設定値

② pull

pull はピンアサインが出力モード設定の場合、Pull-Up/Pull-Down の端子設定を行う。

| 定義            | 値          | 内容                   |
|---------------|------------|----------------------|
| GPIO_NOPULL   | 0x00000000 | Pull-Up/Down 設定を行わない |
| GPIO_PULLUP   | 0x00000001 | Pull-Up 設定           |
| GPIO_PULLDOWN | 0x00000002 | Pull-Down 設定         |

表 4.1.3.3 pull 設定値

③ otype

otype はピンアサインが出力モードの場合、Open-Drain/Push-Pull の端子設定を行う

| 定義            | 値          | 内容            |
|---------------|------------|---------------|
| GPIO_OTYPE_PP | 0x00000000 | Push-Pull 設定  |
| GPIO_OTYPE_OD | 0x00000001 | Open-Drain 設定 |

表 4.1.3.4 otype 設定値

④ speed

speed はピンアサインが出力モードの場合、出力周波数の設定を行う。出力周波数はデバイス毎に最適値がある。

| 定義                | 値          | 内容 |
|-------------------|------------|----|
| GPIO_SPEED_LOW    | 0x00000000 | 低速 |
| GPIO_SPEED_MEDIUM | 0x00000001 | 中間 |
| GPIO_SPEED_FAST   | 0x00000002 | 速い |
| GPIO_SPEED_HIGH   | 0x00000003 | 最高 |

表 4.1.3.5 speed 設定値

⑤ altanate

アルタネートはピン設定をデバイスの入出力ピンとして使用する場合のアルタネート値を設定する。モードが GPIO\_MODE\_AF\_PP の場合のみ有効となる。

### 4.1.3.2 インターフェイス仕様

GPIO を初期設定するドライバ関数を以下に示す。

| 関数名        | 型    | 引数                                                 | 機能                                | 備考                        |
|------------|------|----------------------------------------------------|-----------------------------------|---------------------------|
| gpio_setup | void | uint32_t base<br>GPIO_Init_t *init<br>uint32_t pin | base アドレスと pin 番号で指定されたポートを初期化する。 | アルタネートの設定デバイスピンの初期化の場合もある |

表 4.1.3.6 GPIO 設定関数

### 4.1.3.3 フローチャート

基本的な GPIO の出力設定のフローチャートを以下に示す。

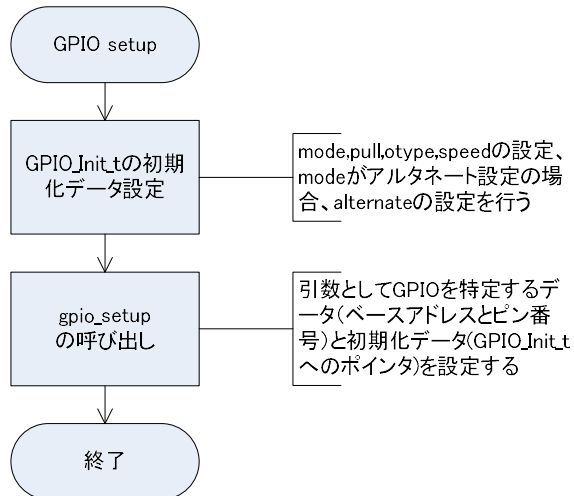


図 4.1.1.3.1 GPIO の設定フローチャート

## 4.1.4 DMA

DMA は CPU を通さず、直接メモリとデバイスまたはメモリ間でデータ転送を行う機構である。デバイスとメモリ間で高速にデータ通信した場合、オーバーラン・エラーやアンダーラン・エラーが発生するケースが多く、Standard Driver では DMA を使用している。

### 4.1.4.1 データ仕様

DMA ドライバは初期設定用に DMA\_Init\_t 型、制御を行うためにハンドラとして使用する DMA\_Handle\_t 型の二つの型を持つ。STM32F4xx / STMF7xx と STM32L4xx / STM32F0xx / STM32L0xx では IP が異なるため、構造体に若干の差異がある。

| 番号 | 項目                  | 型        | 機能                     |
|----|---------------------|----------|------------------------|
| 1  | Channel             | uint32_t | DMA のチャンネル番号           |
| 2  | Direction           | uint32_t | 転送方向                   |
| 3  | PeriphInc           | uint32_t | ペリフェラルインクリメントモード       |
| 4  | MemInc              | uint32_t | メモリインクリメントモード          |
| 5  | PeriphDataAlignment | uint32_t | ペリフェラルのデータアラインメントを設定する |
| 6  | MemDataAlignment    | uint32_t | メモリのデータアラインメントを設定する    |
| 7  | Mode                | uint32_t | 転送モード設定                |
| 8  | Priority            | uint32_t | 優先順位設定                 |
| 9  | FIFOMode            | uint32_t | FIFO の有効、無効を設定         |
| 10 | FIFOThreshold       | uint32_t | FIFO のスレッシュホールドを設定     |
| 11 | MemBurst            | uint32_t | メモリ側のバースト設定            |
| 12 | PeriphBurst         | uint32_t | ペリフェラル側のバースト設定         |

表 4.1.4.1 DMA\_Init\_t 型(STM32F4xx/STM32F7xx)

| 番号 | 項目                  | 型        | 機能                     |
|----|---------------------|----------|------------------------|
| 1  | Request             | uint32_t | リクエストチャンネル番号           |
| 2  | Direction           | uint32_t | 転送方向                   |
| 3  | PeriphInc           | uint32_t | ペリフェラルインクリメントモード       |
| 4  | MemInc              | uint32_t | メモリインクリメントモード          |
| 5  | PeriphDataAlignment | uint32_t | ペリフェラルのデータアラインメントを設定する |

|   |                  |          |                     |
|---|------------------|----------|---------------------|
| 6 | MemDataAlignment | uint32_t | メモリのデータアラインメントを設定する |
| 7 | Mode             | uint32_t | 転送モード設定             |
| 8 | Priority         | uint32_t | 優先順位設定              |

表 4.1.4.2 DMA\_Init\_t 型 (STM32F0xx/STM32L0xx/STM32L4xx)

#### ① Channel

STM32F4/F7 では 2 つの DMA で各 8 つのチャンネルが使用可能である。

| 定義            | 値          | 内容      |
|---------------|------------|---------|
| DMA_CHANNEL_0 | 0x00000000 | チャンネル 0 |
| DMA_CHANNEL_1 | 0x02000000 | チャンネル 1 |
| DMA_CHANNEL_2 | 0x04000000 | チャンネル 2 |
| DMA_CHANNEL_3 | 0x06000000 | チャンネル 3 |
| DMA_CHANNEL_4 | 0x08000000 | チャンネル 4 |
| DMA_CHANNEL_5 | 0x0A000000 | チャンネル 5 |
| DMA_CHANNEL_6 | 0x0C000000 | チャンネル 6 |
| DMA_CHANNEL_7 | 0x0E000000 | チャンネル 7 |

表 4.1.4.3 Channel 設定値

#### ② Direction

Direction はデータ転送の種別と転送方向を指定する。

| 定義                   | 値              | 内容              |
|----------------------|----------------|-----------------|
| DMA_PERIPH_TO_MEMORY | 0x00000000     | メモリからペリフェラルへの転送 |
| DMA_MEMORY_TO_PERIPH | DMA_SxCR_DIR_0 | ペリフェラルからメモリへの転送 |
| DMA_MEMORY_TO_MEMORY | DMA_SxCR_DIR_1 | メモリからメモリへの転送    |

表 4.1.4.4 Direction 設定値

#### ③ PeriphInc

ペリフェラル転送時、インクリメントモード設定。

| 定義               | 値             | 内容                 |
|------------------|---------------|--------------------|
| DMA_PINC_ENABLE  | DMA_SxCR_PINC | ペリフェラルインクリメントモード有効 |
| DMA_PINC_DISABLE | 0x00000000    | ペリフェラルインクリメントモード無効 |

表 4.1.4.5 PeriphInc 設定値

#### ④ MemInc

メモリ転送時インクリメントモード

| 定義               | 値             | 内容              |
|------------------|---------------|-----------------|
| DMA_MINC_ENABLE  | DMA_SxCR_MINC | メモリインクリメントモード有効 |
| DMA_MINC_DISABLE | 0x00000000    | メモリインクリメントモード無効 |

表 4.1.4.6 MemInc 設定値

#### ⑤ PeriphDataAlignment

PeriphDataAlignment はペリフェラル側のデータアラインメントを設定する。

| 定義                      | 値                | 内容              |
|-------------------------|------------------|-----------------|
| DMA_PDATAALIGN_BYTE     | 0x00000000       | アラインメント 1 バイト設定 |
| DMA_PDATAALIGN_HALFWORD | DMA_SxCR_PSIZE_0 | アラインメント 2 バイト設定 |
| DMA_PDATAALIGN_WORD     | DMA_SxCR_PSIZE_1 | アラインメント 4 バイト設定 |

表 4.1.4.7 PeriphDataAlignment 設定値

⑥ MemDataAlignment

MemDataAlignment はメモリ側のデータアラインメントを設定する。

| 定義                      | 値                | 内容            |
|-------------------------|------------------|---------------|
| DMA_MDATAALIGN_BYTE     | 0x00000000       | アラインメントバイト設定  |
| DMA_MDATAALIGN_HALFWORD | DMA_SxCR_MSIZE_0 | アラインメント2バイト設定 |
| DMA_MDATAALIGN_WORD     | DMA_SxCR_MSIZE_1 | アラインメント4バイト設定 |

表 4.1.4.8 MemDataAlignment 設定値

⑦ Mode

アルタネートはピン設定をデバイスの入出力ピンとして使用する場合のアルタネート値を設定する。モードが GPIO\_MODE\_AF\_PP の場合のみ有効となる。

| 定義           | 値               | 内容             |
|--------------|-----------------|----------------|
| DMA_NORMAL   | 0x00000000      | ノーマルモード        |
| DMA_CIRCULAR | DMA_SxCR_CIRC   | サーキュラーモード      |
| DMA_PFCTRL   | DMA_SxCR_PFCTRL | ペリフェラルフロー制御モード |

表 4.1.4.9 Mode 設定値

⑧ Priority

DMA の実行優先度設定を行う。

| 定義                     | 値             | 内容    |
|------------------------|---------------|-------|
| DMA_PRIORITY_LOW       | 0x00000000    | 低い    |
| DMA_PRIORITY_MEDIUM    | DMA_SxCR_PL_0 | 中間    |
| DMA_PRIORITY_HIGH      | DMA_SxCR_PL_1 | 高い    |
| DMA_PRIORITY_VERY_HIGH | DMA_SxCR_PL   | 非常に高い |

表 4.1.4.10 Priority 設定値

⑨ FIFOmode

DMA の FIFO の有効、無効を設定する。

| 定義                   | 値               | 内容          |
|----------------------|-----------------|-------------|
| DMA_FIFOMODE_DISABLE | 0x00000000      | DMA FIFO 無効 |
| DMA_FIFOMODE_ENABLE  | DMA_SxFCR_DMDIS | DMA FIFO 有効 |

表 4.1.4.11 FIFOmode 設定値

⑩ FIFOThreshold

FIFO のスレッシュホールドを設定する。

| 定義                               | 値               | 内容  |
|----------------------------------|-----------------|-----|
| DMA_FIFO_THRESHOLD_1QUARTERFULL  | 0x00000000      | 1/4 |
| DMA_FIFO_THRESHOLD_HALFFULL      | DMA_SxFCR_FTH_0 | 1/2 |
| DMA_FIFO_THRESHOLD_3QUARTERSFULL | DMA_SxFCR_FTH_1 | 3/4 |
| DMA_FIFO_THRESHOLD_FULL          | DMA_SxFCR_FTH   | フル  |

表 4.1.4.12 FIFOthreshold 設定値

⑪ MemBurst

メモリ側の DMA バースト設定

| 定義                | 値          | 内容   |
|-------------------|------------|------|
| DMA_MBURST_SINGLE | 0x00000000 | シングル |

|                  |                   |            |
|------------------|-------------------|------------|
| DMA_MBURST_INC4  | DMA_SxCR_MBURST_0 | インクリメント 4  |
| DMA_MBURST_INC8  | DMA_SxCR_MBURST_1 | インクリメント 8  |
| DMA_MBURST_INC16 | DMA_SxCR_MBURST   | インクリメント 16 |

表 4.1.4.13 MemBurst 設定値

## ⑫ PeriphBurst

ペリフェラル側の DMA バースト設定

| 定義                | 値                 | 内容         |
|-------------------|-------------------|------------|
| DMA_PBURST_SINGLE | 0x00000000        | シングル       |
| DMA_PBURST_INC4   | DMA_SxCR_PBURST_0 | インクリメント 4  |
| DMA_PBURST_INC8   | DMA_SxCR_PBURST_1 | インクリメント 8  |
| DMA_PBURST_INC16  | DMA_SxCR_PBURST   | インクリメント 16 |

表 4.1.4.14 PeriphBurst 設定値

| 番号 | 項目               | 型          | 機能                      |
|----|------------------|------------|-------------------------|
| 1  | base             | uint32_t   | DMA ストリームコントローラのベースアドレス |
| 2  | Init             | DMA_Init_t | DMA 初期化情報               |
| 3  | sdid             | uint32_t   | DMA ストリーム ID            |
| 4  | xfercallback     | void *func | 転送終了時のコールバック関数          |
| 5  | xferhalfcallback | void *func | 半分転送終了時のコールバック関数        |
| 6  | xferm1callback   | void *func | Mem1 転送用コールバック関数        |
| 7  | errorcallback    | void *func | エラー発生時のコールバック関数         |
| 8  | ErrorCode        | uint32_t   | エラーコード                  |
| 9  | localdata        | void*      | ローカル領域へのポインタ            |

表 4.1.4.15 DMA\_Handle\_t 型(STM32Fxx/STM32F7xx)

| 番号 | 項目               | 型          | 機能                     |
|----|------------------|------------|------------------------|
| 1  | base             | uint32_t   | DMA ポートのベースアドレス (自動設定) |
| 2  | cbase            | uint32_t   | DMA チャンネルのベースアドレス      |
| 3  | Init             | DMA_Init_t | DMA 初期化情報              |
| 4  | chid             | uint32_t   | DMA チャンネル ID (自動設定)    |
| 5  | status           | uint32_t   | DMA ステータス              |
| 6  | xfercallback     | void *func | 転送終了時のコールバック関数         |
| 7  | xferhalfcallback | void *func | 半分転送終了時のコールバック関数       |
| 8  | xferm1callback   | void *func | Mem1 転送用コールバック関数       |
| 9  | errorcallback    | void *func | エラー発生時のコールバック関数        |
| 10 | ErrorCode        | uint32_t   | エラーコード                 |
| 11 | localdata        | void*      | ローカル領域へのポインタ           |

表 4.1.4.16 DMA\_Handle\_t 型(STM32L40xx/STM32F0xx/STM32L0xx)

## ① sdid/chid

STM32F4xx/STM32F7xx では DMA ストリーム ID を使用する。この値は初期化時 base より自動設定される。DMA ストリームコントローラのシーケンシャルな番号である。

| 定義           | 値   | 内容           |
|--------------|-----|--------------|
| DMA1STM0_SID | (0) | DMA1 STREAM0 |
| DMA1STM1_SID | (1) | DMA1 STREAM1 |

|              |       |              |
|--------------|-------|--------------|
| DMA1STM2_SID | (2)   | DMA1 STREAM2 |
| DMA1STM3_SID | (3)   | DMA1 STREAM3 |
| DMA1STM4_SID | (4)   | DMA1 STREAM4 |
| DMA1STM5_SID | (5)   | DMA1 STREAM5 |
| DMA1STM6_SID | (6)   | DMA1 STREAM6 |
| DMA1STM7_SID | (7)   | DMA1 STREAM7 |
| DMA2STM0_SID | (8+0) | DMA2 STREAM0 |
| DMA2STM1_SID | (8+1) | DMA2 STREAM1 |
| DMA2STM2_SID | (8+2) | DMA2 STREAM2 |
| DMA2STM3_SID | (8+3) | DMA2 STREAM3 |
| DMA2STM4_SID | (8+4) | DMA2 STREAM4 |
| DMA2STM5_SID | (8+5) | DMA2 STREAM5 |
| DMA2STM6_SID | (8+6) | DMA2 STREAM6 |
| DMA2STM7_SID | (8+7) | DMA2 STREAM7 |

表 4.1.4.17 sdid 設定値

STM32L4xx/STM32F0xx/STM32L0xx ではチャンネル ID を使用する。この値は初期化時 cbase より自動設定される。

| 定義         | 値     | 内容            |
|------------|-------|---------------|
| DMA1CH1_ID | (0)   | DMA1 CHANNEL1 |
| DMA1CH2_ID | (1)   | DMA1 CHANNEL2 |
| DMA1CH3_ID | (2)   | DMA1 CHANNEL3 |
| DMA1CH4_ID | (3)   | DMA1 CHANNEL4 |
| DMA1CH5_ID | (4)   | DMA1 CHANNEL5 |
| DMA1CH6_ID | (5)   | DMA1 CHANNEL6 |
| DMA1CH7_ID | (6)   | DMA1 CHANNEL7 |
| DMA2CH1_ID | (7+0) | DMA2 CHANNEL1 |
| DMA2CH2_ID | (7+1) | DMA2 CHANNEL2 |
| DMA2CH3_ID | (7+2) | DMA2 CHANNEL3 |
| DMA2CH4_ID | (7+3) | DMA2 CHANNEL4 |
| DMA2CH5_ID | (7+4) | DMA2 CHANNEL5 |
| DMA2CH6_ID | (7+5) | DMA2 CHANNEL6 |
| DMA2CH7_ID | (7+6) | DMA2 CHANNEL7 |

表 4.1.4.18 chid 設定値

- ② xfercallback  
DMA Mem0 転送終了時のコールバック関数
- ③ xferhalfcallback  
DMA Mem0 half 転送終了時のコールバック関数
- ④ xferm1callback  
DMA Mem1 half 転送終了時のコールバック関数
- ⑤ errorcallback  
DMA 転送エラー発生時のコールバック関数
- ⑥ ErrorCode  
DMA のエラー状態

| 定義                     | 値          | 内容                 |
|------------------------|------------|--------------------|
| DMA_STATUS_BUSY        | 0x00000001 | DMA BUSY 状態        |
| DMA_STATUS_READY_HMEM0 | 0x00000002 | DMA Mem0 half 転送終了 |
| DMA_STATUS_READY_HMEM1 | 0x00000004 | DMA Mem1 half 転送終了 |



|                        |            |               |
|------------------------|------------|---------------|
| DMA_STATUS_READY_MEM0  | 0x00000008 | DMA Mem0 成功終了 |
| DMA_STATUS_READY_ERROR | 0x00000100 | DMA エラー終了     |

表 4.1.4.19 ErrorCode 設定値

⑦ localdata

上位のドライバが自由に設定可能なポインタ領域

#### 4.1.4.2 インターフェイス仕様

DMA を制御するドライバ関数を以下に示す。

| 関数名            | 型    | 引数                                                                             | 機能                                                                          | 備考                      |
|----------------|------|--------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| dma_init       | ER   | DMA_Handler_t *hdma                                                            | ストリーム DMA の初期化を行う。初期値として DMA_Init_t と base の設定を行う。初期化後、必要に応じてコールバック関数を設定する。 |                         |
| dma_deinit     | ER   | DMA_Handler_t *hdma                                                            | DMA を未使用状態に戻す                                                               |                         |
| dma_start      | ER   | DMA_Handler_t *hdma<br>uint32_t SrcAddr<br>uint32_t DstAddr<br>uint32_t Length | ストリーム DMA をスタートさせる。                                                         |                         |
| dma_end        | ER   | DMA_Handler_t *hdma                                                            | ストリーム DMA を停止させる。                                                           |                         |
| dma_inthandler | void | DMA_Handler_t *hdma                                                            | ストリーム DMA の割込みハンドラ                                                          | asp の割込みサービスルーチンからコールする |

表 4.1.4.17 DMA 設定関数

#### 4.1.4.3 フローチャート

DMA 処理は初期化と転送に分けられる。STM32 の場合、DMA は 2 つ用意されており、各 DMA に 8 つまたは 7 つのチャンネルが割り当てられている。DMA を使用するペレフェラルごとに、どの DMA のどのチャンネルを使用するかはハード的に決められている。

初期化のフローチャートを図 4.1.4.3.1 に示す。まず、静的 API を用いて DMA 割込みを設定する。上記の通り、DMA 2×チャンネル 8 = 16 (または 7 = 14) の割込みが設定可能となる。割込みハンドラは割込みサービスルーチン (stream\_dma\_isr/channel\_dma\_isr) を使用する。割込みサービスルーチンから割込みハンドラを取り出すために引数に sdid/chid を設定する必要がある。注 1 次に C 言語等による記載で、静的なデータとして DMA ハンドラを用意して、これを用いて DMA の設定を行う。ベースアドレスとして Stream DMA のベースアドレスをセットし、ハンドラ内の DMA\_Init\_t の項目を設定したあと、dma\_init 関数で初期設定を行う。対象の DMA を使用しない場合は、ハンドラへのポインタを引数として dma\_deinit 関数コールでペリフェラルを未動作状態に戻す。

注 1) 割込みの設定は静的 API を使用するため、C 言語に記載ではない。

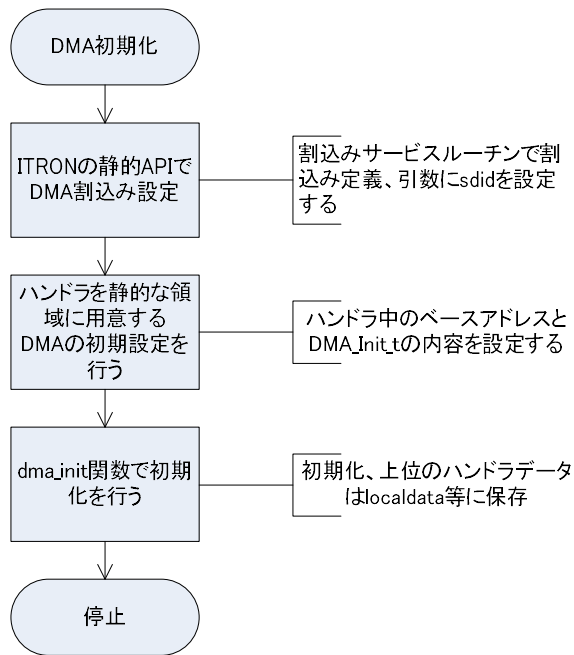


図 4.1.4.3.1 DMA 初期化

DMA 転送開始のフローチャートを図 4.1.4.3.2 に示す。DMA の転送情報やエラー情報は転送開始後の割込みにて通知される。そのため、DMA ハンドラ中にコールバックルーチン設定領域が用意されている。割込みによる状態遷移が発生した場合、割込みサービスルーチンからコールバック関数が呼び出される。コールバック関数中からセマフォ等を用いて DMA を使用しているタスクに対して通知を行う。DMA 転送開始は `dma_start` 関数を用いて、ペリフェラルにキックをかける。DMA の停止はコールバック関数からの通知を受けてタスク側で転送終了やエラー発生を判定して、DMA の停止処理 `dma_end` 関数を用いて処理する。

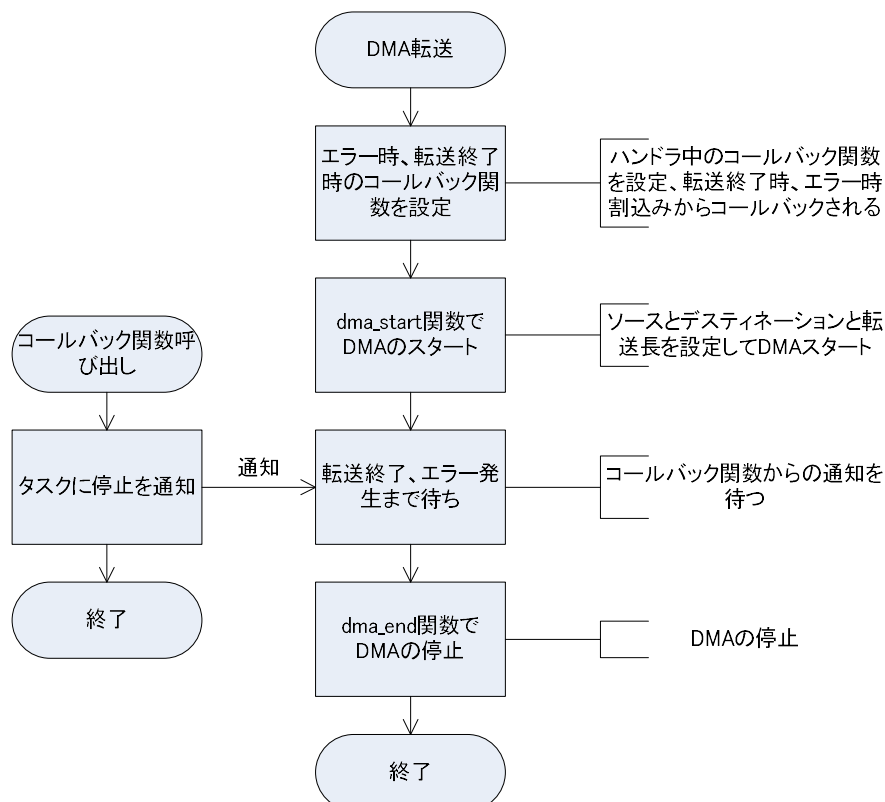


図 4.1.4.3.2 DMA 転送開始

### 4.1.5 WATCH DOG

WATCH DOG はシステムに異常が発生した場合、リセットを行う機能である。システムは WATCH DOG TIMER を起動し、一定周期でタイマーのリセットを行うことにより WATCH DOG に正常動作を通知する。単一の Window WATCH DOG 機能を持ち、このドライバは Window WATCH DOG Timer の制御を行う。

注意：この機能を使用するには、2018 年 11 月以降にリリースされた TOPPERA ASP カーネルの CortexM 用の個別パッケージと組み合わせて使用する必要がある。

#### 4.1.5.1 データ仕様

Window WATCH DOG は単一であるためポート番号 1 のみ有効である。ドライバ I/F はポート番号を用いて制御を行う。ポートとは別に WATCH DOG コンフィギュレーション型を持ち、初期設定を行う。

| 番号 | 項目           | 値 | 機能                      |
|----|--------------|---|-------------------------|
| 1  | WDOG1_PORTID | 1 | Window Watch Dog IP を示す |

表 4.1.5.1.1 WATCH DOG ポート番号

MCounter は、WATCH DOG で設定したタイムアウトを MCounter 分延長するためのカウンタ。

| 番号 | 項目       | 型        | 機能                       |
|----|----------|----------|--------------------------|
| 1  | Window   | uint32_t | ダウンカウンタのコンペア値(0x40～0x7F) |
| 2  | Counter  | uint32_t | ダウンカウンタの初期値(0x40～0x7F)   |
| 3  | MCounter | uint32_t | ダウンカウンタ拡張カウント            |

表 4.1.5.1.2 WATCH DOG コンフィギュレーション型

#### 4.1.5.2 インターフェイス仕様

WATCH DOG を制御するドライバ関数は以下の通りである。WATCH DOG カウンタのプリスケール設定は 8(PCLK1/8)に固定とする。

| 関数名         | 型  | 引数                             | 機能                                | 備考 |
|-------------|----|--------------------------------|-----------------------------------|----|
| wdog_init   | ER | ID portid<br>WDOG_Init_t *pini | 指定ポート ID の WATCH DOG ペリフェラルを初期化する |    |
| wdog_deinit | ER | ID portid                      | WATCH DOG を未使用状態に戻す               |    |
| wdog_reset  | ER | ID portid                      | タイマーのリセットを行う                      |    |

表 4.1.5.2.1 WATCH DOG ドライバ関数

### 4.1.6 TIMER

TIMER は一般的に使用される周期タイマー割込み以外に特殊な機能を持つものもある。例えば PWM 出力の設定のようなクロック生成にも使用されるため、ドライバの API を統一することは難しい。RTOS のシステムタイマーとして使用する場合は、asp-1.9.3 カーネル内に記述があるため、それを参照して頂きたい。周期タイマーの例として基礎 1, 2 講座で使用するタイマードライバを参照して頂きたい。

### 4.1.7 UART

UART 用のデバイスドライバは asp-1.9.2 で実装済のデバイスドライバを使用しているため、ここでは記載しない。

## 4.2 Standard Driver

スタンダードドライバは拡張ボード（シールド）の標準化により、ドライバ API がデファクトスタンダードとなっているドライバを指す。但し、ペリフェラルの実装は標準化されたドライバ API 以上の機能を持つものが多く、ハードウェアを最大限に利用するのは拡張インターフェイスにて拡張を行う必要がある。

### 4.2.1 概要

TOPPERS BASE PLATFORM として、スタンダードドライバとしたのは、以下の 7 つのペリフェラルである。いずれもインターフェイス用のペリフェラルであり、接続先にセンサー、LCD、GLCD、SD card、ネットワークハードウェア等の機器の制御用に用いられる。個々のハードウェアのドライバは別途上位に GDIC ドライバを用意しなければならない。

- ① I2C
- ② SPI
- ③ ADC
- ④ RTC
- ⑤ USB OTG
- ⑥ QSPI
- ⑦ USB

スタンダードドライバは、基本的にポート ID を指定してハンドラを取り出しハンドラを用いてペリフェラルを制御する構成を取る。

### 4.2.2 I2C

I2C（アイ・スクエア・シー）は周辺機との通信用にフィリップス社が開発した低速なシリアルバスである。メインボード側がマスタ、周辺機側がスレーブとなり、スレーブアドレスをキーにデータの送受信を行う。基本的な通信速度は 100kbit/sec の通常モードと 10kbit/sec の低速モードがあるが、基本以上、または、基本以下の速度で通信を行う場合も多い。スレーブアドレスは通常は 7 ビットであるが、拡張として 10 ビットのスレーブアドレスも通信可能となっている。

I2C は SCL（クロック）と SDA（データ）の 2 つの線で通信を行う、周辺機が複数ある場合はこの 2 つの線を共有する形となる。マスタ側が常に制御権を持っており基本のクロック SCL はマスタ側が設定する。但し、スレーブ側で待ちが必要な場合は、スレーブ側 SCL 信号を Low に落として待ち状態を作る。送信を行う場合は、送信側がクロックに合わせて SDA 上にデータ信号を乗せる。最後の 8 ビット目で受信側が SDA を Low にした場合は ACK となり、Hi のままならば NACK となる。スレーブアドレス 7bit の一般的なデータ転送を図 4.2.2.1 に示す。

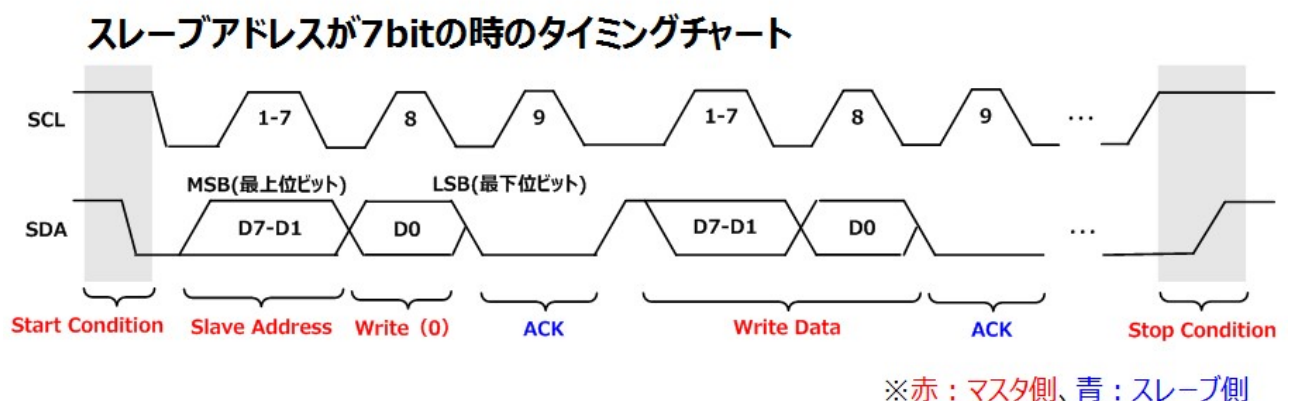


図 4.2.2.1 スレーブアドレス 7bit のデータ転送

#### 4.2.2.1 データ仕様

I2C ドライバは初期化用の型として、表 4.2.2.1.1 と表 4.2.2.1.2 の I2C コンフィギュレーション型と、ハンドラとして表 4.2.2.1.3 の I2C ハンドラ型を持つ。

| 番号 | 項目              | 型        | 機能                             |
|----|-----------------|----------|--------------------------------|
| 1  | ClockSpeed      | uint32_t | 通信クロックスピード(bps)                |
| 2  | DutyCycle       | uint32_t | デューティサイクル設定                    |
| 3  | OwnAddress1     | uint32_t | スレーブアドレス 1 (スレーブの場合のみ)         |
| 4  | AddressingMode  | uint32_t | アドレスモード(7bit or 10bit)         |
| 5  | DualAddressMode | uint32_t | 2 つのスレーブアドレスを持つかの設定(スレーブの場合のみ) |
| 6  | OwnAddress2     | uint32_t | スレーブアドレス 2 (スレーブの場合のみ)         |
| 7  | GenealCallMode  | uint32_t | ジェネラルコールモード設定                  |
| 8  | NoStretchMode   | uint32_t | ノースストレッチモード設定                  |
| 9  | semid           | int      | 通信用セマフォ ID (0 でセマフォなし)         |
| 10 | smlock          | int      | 排他制御用セマフォ ID(0 で排他制御なし)        |

表 4.2.2.1.1 STM32F4xx I2C コンフィギュレーション型

| 番号 | 項目              | 型        | 機能                             |
|----|-----------------|----------|--------------------------------|
| 1  | Timing          | uint32_t | 通信クロックタイミング設定                  |
| 2  | OwnAddress1     | uint32_t | スレーブアドレス 1 (スレーブの場合のみ)         |
| 3  | AddressingMode  | uint32_t | アドレスモード(7bit or 10bit)         |
| 4  | DualAddressMode | uint32_t | 2 つのスレーブアドレスを持つかの設定(スレーブの場合のみ) |
| 5  | OwnAddress2     | uint32_t | スレーブアドレス 2 (スレーブの場合のみ)         |
| 6  | GenealCallMode  | uint32_t | ジェネラルコールモード設定                  |
| 7  | NoStretchMode   | uint32_t | ノースストレッチモード設定                  |
| 8  | semid           | int      | 通信用セマフォ ID (0 でセマフォなし)         |
| 9  | smlock          | int      | 排他制御用セマフォ ID(0 で排他制御なし)        |

表 4.2.2.1.2 STM32F7xx I2C コンフィギュレーション型

| 番号 | 項目               | 型        | 機能                             |
|----|------------------|----------|--------------------------------|
| 1  | Timing           | uint32_t | 通信クロックタイミング設定                  |
| 2  | OwnAddress1      | uint32_t | スレーブアドレス 1 (スレーブの場合のみ)         |
| 3  | AddressingMode   | uint32_t | アドレスモード(7bit or 10bit)         |
| 4  | DualAddressMode  | uint32_t | 2 つのスレーブアドレスを持つかの設定(スレーブの場合のみ) |
| 5  | OwnAddress2Masks | uint32_t | スレーブアドレス 2 のマスク設定              |
| 6  | OwnAddress2      | uint32_t | スレーブアドレス 2 (スレーブの場合のみ)         |
| 7  | GenealCallMode   | uint32_t | ジェネラルコールモード設定                  |
| 8  | NoStretchMode    | uint32_t | ノースストレッチモード設定                  |
| 9  | semid            | int      | 通信用セマフォ ID (0 でセマフォなし)         |
| 10 | smlock           | int      | 排他制御用セマフォ ID(0 で排他制御なし)        |

表 4.2.2.1.3 STM32F0xx/STM32L0xx/STML4xx I2C コンフィギュレーション型

コンフィギュレーション型は、SoCにより若干異なる。クロックスピードの設定を STM32F4xx では、ClockSpeed と DutyCycle で設定するが、STM32F7xx では、ベースクロックからの分周値で設定するように変更されているためである。STM32F0xx/STM32L0xx/STML4xx では、OwnAddress2Mask 設定が追加されている。

semid はセマフォ通信用のセマフォ番号、ゼロで設定なし。このセマフォは割込みとドライバ間の伝達用を使用するため、設定なしの場合、通信遅延が発生する。smlock は、ドライバの排他制御に使用するセマフォ番号を指定する。ゼロの設定で排他制御なしとなる。

| 番号 | 項目   | 型        | 機能          |
|----|------|----------|-------------|
| 1  | base | uint32_t | I2C ベースアドレス |

|    |               |                      |                  |
|----|---------------|----------------------|------------------|
| 2  | Init          | I2C_Init_t           | I2C コンフィギュレーション型 |
| 3  | pBuffPtr      | uint8_t *            | 通信データ領域へのポインタ    |
| 4  | XferSize      | uint16_t             | 通信バイト数           |
| 5  | XferCount     | volatile<br>uint16_t | 通信済みバイト数         |
| 6  | writcallback  | void (*)0            | 送信終了コールバック       |
| 7  | readcallback  | void (*)0            | 受信終了コールバック       |
| 8  | errorcallback | void (*)0            | エラーコールバック        |
| 9  | i2cid         | ID                   | I2C ポート ID       |
| 10 | status        | volatile<br>uint32_t | I2C ドライバの状態      |
| 11 | ErrorCode     | volatile<br>uint32_t | I2C エラーコード       |

表 4.2.2.1.4 I2C ハンドラ型(STM32F4xx/STM32F7xx)

| 番号 | 項目             | 型                    | 機能                     |
|----|----------------|----------------------|------------------------|
| 1  | base           | uint32_t             | I2C ベースアドレス            |
| 2  | Init           | I2C_Init_t           | I2C コンフィギュレーション型       |
| 3  | pBuffPtr       | uint8_t *            | 通信データ領域へのポインタ          |
| 4  | XferOptions    | uint32_t             | 通信オプション                |
| 5  | XferSize       | uint16_t             | 通信バイト数                 |
| 6  | XferCount      | volatile<br>uint16_t | 通信済みバイト数               |
| 7  | XferCount2     | volatile<br>uint16_t | 通信済みバイト数               |
| 8  | AddrEventCount | uint32_t             | ADDR イベントカウンタ          |
| 9  | writcallback   | void (*)0            | 送信終了コールバック             |
| 10 | readcallback   | void (*)0            | 受信終了コールバック             |
| 11 | listencallbak  | void (*)0            | LISTEN コールバック (スレーブ専用) |
| 12 | addrcallback   | void (*)0            | ADDR コールバック (スレーブ専用)   |
| 13 | errorcallback  | void (*)0            | エラーコールバック              |
| 14 | i2cid          | ID                   | I2C ポート ID             |
| 15 | status         | volatile<br>uint32_t | I2C ドライバの状態            |
| 16 | ErrorCode      | volatile<br>uint32_t | I2C エラーコード             |

表 4.2.2.1.5 I2C ハンドラ型(STM32F0xx/STM32L0xx/STM32L4xx)

① DutyCycle

デューティサイクル設定。(STM32F4xx のみ)

| 定義                 | 値            | 内容 |
|--------------------|--------------|----|
| I2C_DUTYCYCLE_2    | 0x00000000   |    |
| I2C_DUTYCYCLE_16_9 | I2C_CCR_DUTY |    |

表 4.2.2.1.6 DutyCycle 設定値

② AddressingMode

I2C のアドレッシング・モード、STM32F4xx と STM32F7xx では値が異なる。

| 定義                       | 値(32f4xx)  | 内容        |
|--------------------------|------------|-----------|
| I2C_ADDRESSINGMODE_7BIT  | 0x00004000 | 7 ビットモード  |
| I2C_ADDRESSINGMODE_10BIT | 0x0000C000 | 10 ビットモード |



表 4.2.2.1.7 AddressingMode 設定値

③ DualAddressMode

デュアルアドレスモード設定、STM32F4xx と STM32F746 では値が異なる。

| 定義                      | 値(32f4xx)       | 内容        |
|-------------------------|-----------------|-----------|
| I2C_DUALADDRESS_DISABLE | 0x00000000      | デュアルモード無効 |
| I2C_DUALADDRESS_ENABLE  | I2C_OAR2_ENDUAL | デュアルモード有効 |

表 4.2.2.1.8 DualAddressMode 設定値

④ GeneralCallMode

ジェネラルコールモード設定、STM32F4xx と STM32F746 では値が異なる。

| 定義                      | 値(32f4xx)    | 内容            |
|-------------------------|--------------|---------------|
| I2C_GENERALCALL_DISABLE | 0x00000000   | ジェネラルコールモード無効 |
| I2C_GENERALCALL_ENABLE  | I2C_CR1_ENGC | ジェネラルコールモード有効 |

表 4.2.2.1.9 GeneralCallMode 設定値

⑤ NoStretchMode

ノースストレッチモード設定、STM32F4xx と STM32F746 では値が異なる。

| 定義                    | 値                 | 内容            |
|-----------------------|-------------------|---------------|
| I2C_NOSTRETCH_DISABLE | 0x00000000        | ノースストレッチモード無効 |
| I2C_NOSTRETCH_ENABLE  | I2C_CR1_NOSTRETCH | ノースストレッチモード有効 |

表 4.2.2.1.10 NoStretchMode 設定値

## 4.2.2.2 インターフェイス仕様

I2C を制御するドライバ関数は以下の通りである。

| 関数名            | 型            | 引数                                                                                                                  | 機能                                          | 備考 |
|----------------|--------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------|----|
| i2c_init       | I2C_Handler* | ID portid<br>I2C_Init_t *ii2c                                                                                       | 指定ポート ID の I2C ペリフェラルを初期化し、ハンドラへのポインタを返す    |    |
| i2c_deinit     | ER           | I2C_Handler* hi2c                                                                                                   | I2C を未使用状態に戻す                               |    |
| i2c_slavewrite | ER           | I2C_Handler* hi2c<br>uint8_t *pData<br>uint16_t Size                                                                | スレーブモードのデータ送信                               |    |
| i2c_slaveread  | ER           | I2C_Handler* hi2c<br>uint8_t *pData<br>uint16_t Size                                                                | スレーブモードのデータ受信                               |    |
| i2c_memwrite   | ER           | I2C_Handler* hi2c<br>uint16_t DevAddr<br>uint16_t MemAddr<br>uint16_t MemAddSize<br>uint8_t *pData<br>uint16_t Size | マスターモードのデータ送信、MemAddSize をゼロにするとアドレス設定を行わない |    |
| i2c_memread    | ER           | I2C_Handler* hi2c<br>uint16_t DevAddr<br>uint16_t MemAddr<br>uint16_t MemAddSize<br>uint8_t *pData<br>uint16_t Size | マスターモードのデータ受信、MemAddSize をゼロにするとアドレス設定を行わない |    |
| i2c_ev_handler | void         | I2C_Handler* hi2c                                                                                                   | I2C イベント割込みハンドラ関数                           |    |
| i2c_er_handler | void         | I2C_Handler* hi2c                                                                                                   | I2C エラー割込みハンドラ関数                            |    |



|            |      |                |                     |       |
|------------|------|----------------|---------------------|-------|
| i2c_ev_isr | void | intptr_t exinf | I2C イベント割込みサービスルーチン | F7/F4 |
| i2c_er_isr | void | intptr_t exinf | I2C エラー割込みサービスルーチン  | F7/F4 |
| i2c_isr    | void | intptr_t exinf | I2C 割込み             | F0/L0 |

表 4.2.2.2.1 I2C ドライバ関数

### 4.2.2.3 フローチャート

I2C の初期設定は、i2c\_init 関数を指定して対象ポート番号と初期設定したコンフィギュレーション構造体のポインタを指定します。BASE PLATFORM を使用する環境ではマスタとして使用しますので、マスタからペリフェラルとの通信方法について記載します。基本的に、このドライバでは割込みを使用してデータの送受信を行う。また、スタート、ストップ、ACK 処理はペリフェラル側で処理するので、マスタの場合、スレーブアドレスと送受信するデータ領域へのポインタと転送サイズを指定する。スレーブの場合、初期化でスレーブアドレスをセットして、送受信関数でバッファの設定を行う。PLATFORM はスレーブなることはないと思われますのでスレーブの説明は行いません。

図 4.2.2.3.1 に初期化のフローチャートを示します。i2c\_init で取得した I2C ハンドラへのポインタは以後、I2C の制御用を使用する。

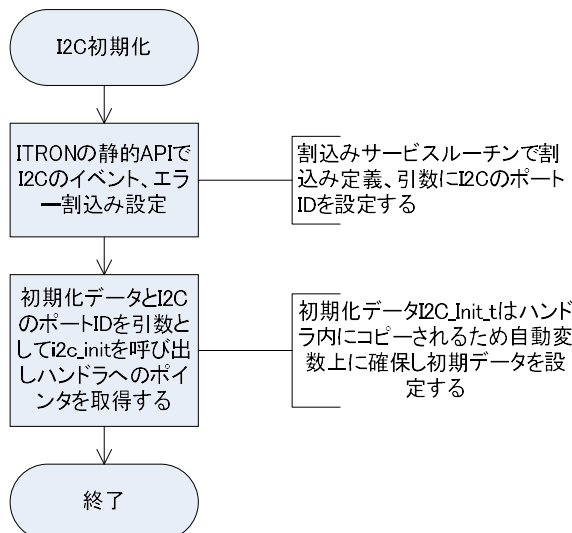


図 4.2.2.3.1 初期化フローチャート

図 4.2.2.3.2 にマスタのデータ送信のフローチャート、図 4.2.2.3.3 に受信のフローチャートを示す。送信ならば i2c\_memwrite、受信ならば i2c\_memread 関数を呼び出せば指定サイズの送受信が行える。送受信の結果は、関数の戻り値確認できる。E\_OK 以外の戻り値の場合エラー処理を行ってください。ペリフェラルには、データアドレスを持つもの（EEPROM や RTC など）があり、送受信のとき、データアドレスの設定を行う必要がある。この場合、MemAddr でデータアドレス、MemAddSize でデータアドレスのバイトサイズを指定する。データアドレスの設定を行わない場合は、MemAddSize をゼロして、送受信関数を呼び出す。

I2C ペリフェラルを終了させたい場合は、引数として I2C ハンドラへのポインタを指定して i2c\_deinit 関数を呼び出せば、ペリフェラルとハンドラは未使用状態に戻ります。

I2C の割込みはイベント割込みとエラー割込みがあり、イベント割込みは I2C 内部のデータ遷移用に使用され、エラー発生時のみエラー割込みが発生します。エラー内容は、ハンドラの ErrorCode に設定される。ErrorCode がゼロの場合はエラーなしで、エラーが発生した場合の ErrorCode の値は表 4.2.2.3.1 の ErrorCode の内容に示す。

| 定義             | 値          | 内容    |
|----------------|------------|-------|
| I2C_ERROR_NONE | 0x00000000 | エラーなし |
| I2C_ERROR_BERR | 0x00000001 | バスエラー |

|                   |            |                     |
|-------------------|------------|---------------------|
| I2C_ERROR_ARLO    | 0x00000002 | アービタレーション・ロス・エラー    |
| I2C_ERROR_AF      | 0x00000004 | ACK フォルトエラー         |
| I2C_ERROR_OVR     | 0x00000008 | オーバーランまたはアンダーラン・エラー |
| I2C_ERROR_DMA     | 0x00000010 | DMA 転送エラー（未実装）      |
| I2C_ERROR_TIMEOUT | 0x00000020 | 転送タイムアウト（未実装）       |
| I2C_ERROR_SIZE    | 0x00000040 | 転送サイズエラー（未実装）       |

表 4.2.2.3.1 ErrorCode の内容

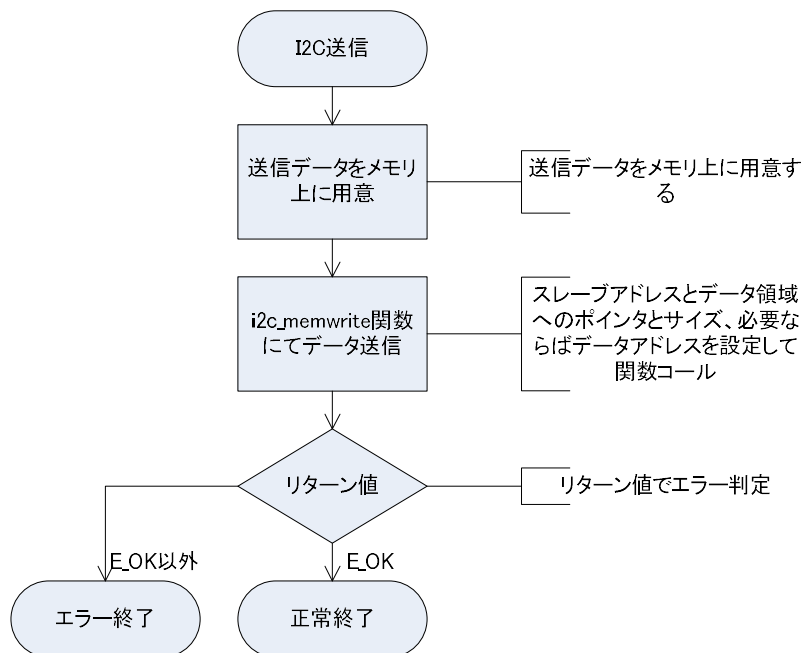


図 4.2.2.3.2 I2C 送信フローチャート

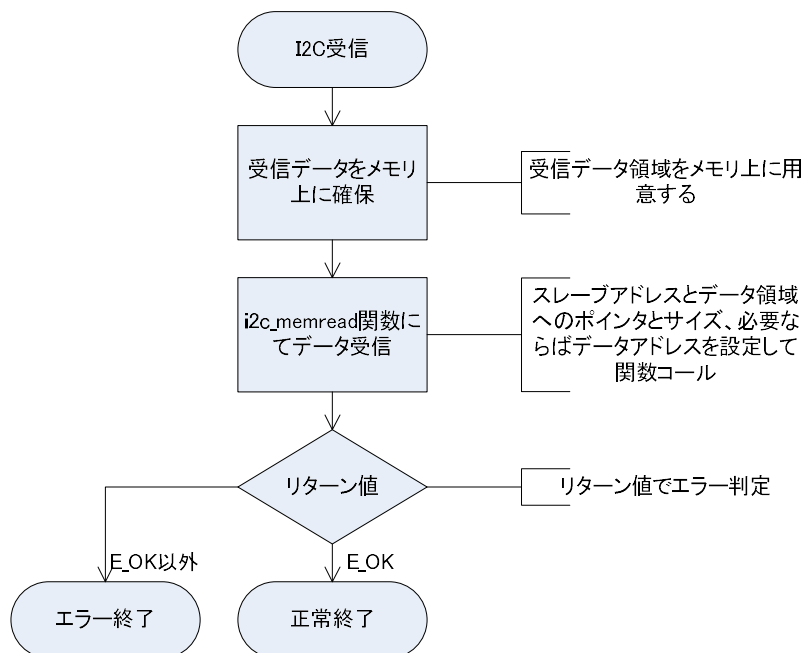


図 4.2.2.3.3 I2C 受信フローチャート

### 4.2.3 SPI

SPI はシリアル・ペリフェラル・インターフェイスの略で、I2C と同様にペリフェラル間の通信規格である。I2C が高速でも 400kbps であるのに比べ SPI は 1Mbps から 20Mbps まで高速転送が可能である。特に受信で使用する場合、ポーリングや割込みではオーバーラン・エラーとなってしまう場合が多い。SPI は 4 本の信号で通信を行う。スレーブが複数ある場合は、SS(Slave Select)を LOW にしたスレーブに対して通信を行う。そのため、SS 信号はスレーブの数だけ必要となる。また、双方向通信時は MISO と MOSI は同時にデータ通信するので、同時にデータ交換が行われる形となる。

- ① SCLK クロック信号
- ② MISO スレーブからのデータ信号
- ③ MOSI マスタからのデータ信号
- ④ SS スレーブのセレクト信号

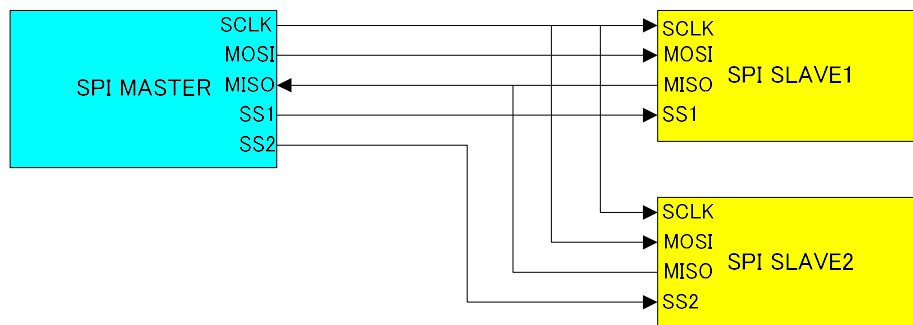


図 4.2.3.1 SPI 接続図

SPI 通信は、クロックの論理（正と負）、クロックに対するデータ設定タイミングにより 4 つのモードのデータ・タイミングが定義されている。

- ① モード 0：正パルス、前縁ラッチ、後端シフト
- ② モード 1：正パルス、前縁シフト、後端ラッチ
- ③ モード 2：負パルス、前縁ラッチ、後端シフト
- ④ モード 3：負パルス、前縁シフト、後端ラッチ

図 4.2.3.2 はもっとも一般的なモード 0 の動作タイミングを示す。

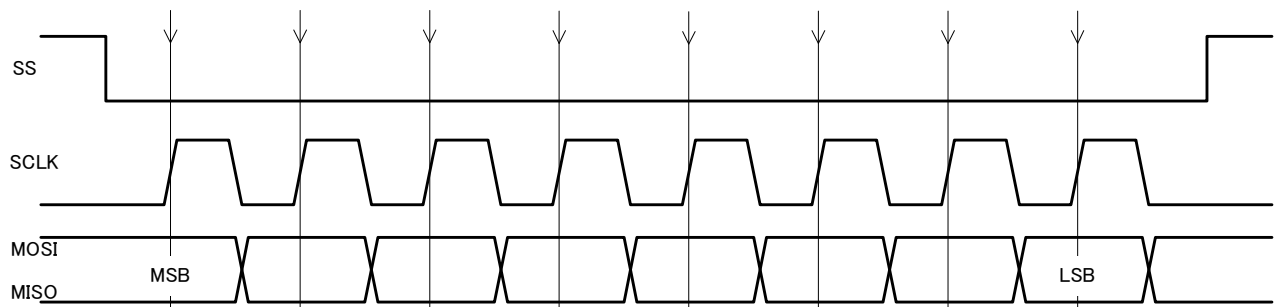


図 4.2.3.2 モード 0、正パルス、前縁ラッチ、後端シフトのタイミング図

#### 4.2.3.1 データ仕様

SPI ドライバは初期化用の型として、表 4.2.3.1.1 と表 4.2.3.1.2 の SPI コンフィギュレーション型と、ハンドラとして表 4.2.3.1.3 の SPI ハンドラ型を持つ。

| 番号 | 項目        | 型        | 機能            |
|----|-----------|----------|---------------|
| 1  | Mode      | uint32_t | SPI マスタスレーブ設定 |
| 2  | Direction | uint32_t | SPI 転送方向      |
| 3  | DataSize  | uint32_t | SPI 転送データサイズ  |

|    |               |          |                         |
|----|---------------|----------|-------------------------|
| 4  | CLKPolarity   | uint32_t | SPI 転送クロックの極性           |
| 5  | CLKPhase      | uint32_t | SPI クロック位相              |
| 6  | NSS           | uint32_t | SPI NSS                 |
| 7  | Prescaler     | uint32_t | SPI クロック分周設定            |
| 8  | SignBit       | uint32_t | SPI MSB/LSB 設定          |
| 9  | TIMode        | uint32_t | SPI TI モード              |
| 10 | CRC           | uint32_t | SPI CRC 演算設定            |
| 11 | CRCPolynomial | uint32_t | SPI CRC 多項式設定           |
| 12 | semid         | int      | 通信用セマフォ ID (0 でセマフォなし)  |
| 13 | smlock        | int      | 排他制御用セマフォ ID(0 で排他制御なし) |

表 4.2.3.1.1 STM32F4xx/STM32L0xx SPI コンフィギュレーション型

| 番号 | 項目                   | 型        | 機能                        |
|----|----------------------|----------|---------------------------|
| 1  | Mode                 | uint32_t | SPI マスタースレーブ設定            |
| 2  | Direction            | uint32_t | SPI 転送方向                  |
| 3  | DataSize             | uint32_t | SPI 転送データサイズ              |
| 4  | CLKPolarity          | uint32_t | SPI 転送クロックの極性             |
| 5  | CLKPhase             | uint32_t | SPI クロック位相                |
| 6  | NSS                  | uint32_t | SPI NSS                   |
| 7  | Prescaler            | uint32_t | SPI クロック分周設定              |
| 8  | SignBit              | uint32_t | SPI MSB/LSB 設定            |
| 9  | TIMode               | uint32_t | SPI TI モード                |
| 10 | CRC                  | uint32_t | SPI CRC 演算設定              |
| 11 | CRCPolynomial        | uint32_t | SPI CRC 多項式設定             |
| 12 | CRCLength            | uint32_t | SPI CRC 長                 |
| 13 | GpioCLKPull          | int32_t  | SPI クロックの Pull 属性を指定(*)   |
| 14 | GpioDataPull         | int32_t  | SPI データの Pull 属性を指定(*)    |
| 15 | TxDMAChannel(Stream) | int32_t  | SPI の TX-DMA のチャンネルを指定(*) |
| 16 | RxDMAChannel(Stream) | int32_t  | SPI の RX-DMA のチャンネルを指定(*) |
| 17 | semid                | int      | 通信用セマフォ ID (0 でセマフォなし)    |
| 18 | smlock               | int      | 排他制御用セマフォ ID(0 で排他制御なし)   |

表 4.2.3.1.2 STM32F7xx SPI コンフィギュレーション型(\*STM32H7xx/STM32G4xx のみ)

| 番号 | 項目            | 型        | 機能                      |
|----|---------------|----------|-------------------------|
| 1  | Mode          | uint32_t | SPI マスタースレーブ設定          |
| 2  | Direction     | uint32_t | SPI 転送方向                |
| 3  | DataSize      | uint32_t | SPI 転送データサイズ            |
| 4  | CLKPolarity   | uint32_t | SPI 転送クロックの極性           |
| 5  | CLKPhase      | uint32_t | SPI クロック位相              |
| 6  | NSS           | uint32_t | SPI NSS                 |
| 7  | Prescaler     | uint32_t | SPI クロック分周設定            |
| 8  | SignBit       | uint32_t | SPI MSB/LSB 設定          |
| 9  | TIMode        | uint32_t | SPI TI モード              |
| 10 | CRC           | uint32_t | SPI CRC 演算設定            |
| 11 | CRCPolynomial | uint32_t | SPI CRC 多項式設定           |
| 12 | CRCLength     | uint32_t | SPI CRC 長               |
| 13 | NSSPMode      | uint32_t | SPI NSSP モード            |
| 13 | semid         | int      | 通信用セマフォ ID (0 でセマフォなし)  |
| 14 | smlock        | int      | 排他制御用セマフォ ID(0 で排他制御なし) |

表 4.2.3.1.3 STM32F0xx/STM32L4xx SPI コンフィギュレーション型

コンフィギュレーション型は、STM32F4xx と STM32F746 で若干異なる。STM32F746 の方が SPI ペリフェラルに若干の拡張がある。

semid はセマフォ通信用のセマフォ番号、ゼロで設定なし。このセマフォは割込みとドライバ間の伝達用を使用するため、設定なしの場合、通信遅延が発生する。smlock は、ドライバの排他制御に使用するセマフォ番号を指定する。ゼロの設定で排他制御なしとなる。

| 番号 | 項目          | 型                    | 機能               |
|----|-------------|----------------------|------------------|
| 1  | base        | uint32_t             | SPI ベースアドレス      |
| 2  | Init        | SPI_Init_t           | SPI コンフィギュレーション型 |
| 3  | pTxBuffPtr  | uint8_t *            | 送信データ領域へのポインタ    |
| 4  | TxXferSize  | uint16_t             | 送信バイト数           |
| 5  | TxXferCount | uint16_t             | 送信済みバイト数         |
| 6  | pRxBuffPtr  | uint8_t *            | 受信データ領域へのポインタ    |
| 7  | RxXferSize  | uint16_t             | 受信バイト数           |
| 8  | RxXferCount | uint16_t             | 受信済みバイト数         |
| 9  | hdmatx      | DMA_Handle_t*        | 送信用 DMA ハンドラ     |
| 10 | hdmarx      | DMA_Handle_t*        | 受信用 DMA ハンドラ     |
| 11 | xmode       |                      | SPI 転送モード        |
| 12 | status      | volatile<br>uint32_t | SPI ドライバの状態      |
| 13 | ErrorCode   | volatile<br>uint32_t | SPI エラーコード       |

表 4.2.3.1.4 SPI ハンドラ型

#### ① Mode

SPI のモード設定。

| 定義              | 値                          | 内容      |
|-----------------|----------------------------|---------|
| SPI_MODE_SLAVE  | 0x00000000                 | スレーブモード |
| SPI_MODE_MASTER | SPI_CR1_MSTR   SPI_CR1_SSI | マスターモード |

表 4.2.3.1.5 Mode 設定値

#### ② Direction

SPI 通信方向設定のモード設定。

| 定義                          | 値                | 内容        |
|-----------------------------|------------------|-----------|
| SPI_DIRECTION_2LINES        | 0x00000000       | 2 ラインモード  |
| SPI_DIRECTION_2LINES_RXONLY | SPI_CR1_RXONLY   | 2 ライン受信のみ |
| SPI_DIRECTION_1LINE         | SPI_CR1_BIDIMODE | 片方向モード    |

表 4.2.3.1.6 Direction 設定値

#### ③ DataSize

SPI データ転送ビットサイズ、STM32F4xx と STM32F746 で設定値が異なる。

| 定義                 | 値(STM32F4xx) | 内容            |
|--------------------|--------------|---------------|
| SPI_DATASIZE_8BIT  | 0x00000000   | データサイズ 8 ビット  |
| SPI_DATASIZE_16BIT | SPI_CR1_DFF  | データサイズ 16 ビット |

表 4.2.3.1.7 Direction 設定値

#### ④ CLKPolarity

SPI 転送クロック極性定義。

| 定義                | 値            | 内容      |
|-------------------|--------------|---------|
| SPI_POLARITY_LOW  | 0x00000000   | 極性 LOW  |
| SPI_POLARITY_HIGH | SPI_CR1_CPOL | 極性 HIGH |

表 4.2.3.1.8 CLKPolarity 設定値

⑤ CLKPhase

SPI 転送クロック位相定義。

| 定義              | 値            | 内容    |
|-----------------|--------------|-------|
| SPI_PHASE_1EDGE | 0x00000000   | 前縁ラッチ |
| SPI_PHASE_2EDGE | SPI_CR1_CPHA | 後縁ラッチ |

表 4.2.3.1.9 CLKPhase 設定値

⑥ NSS

SPI NSS 定義。

| 定義                  | 値           | 内容 |
|---------------------|-------------|----|
| SPI_NSS_SOFT        | SPI_CR1_SSM |    |
| SPI_NSS_HARD_INPUT  | 0x00000000  |    |
| SPI_NSS_HARD_OUTPUT | 0x00040000  |    |

表 4.2.3.1.10 NSS 設定値

⑦ Prescaler

SPI クロック分周比設定値。

| 定義                        | 値          | 内容     |
|---------------------------|------------|--------|
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_2   | 0x00000000 | 2 分周   |
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_4   | 0x00000008 | 4 分周   |
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_8   | 0x00000010 | 8 分周   |
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_16  | 0x00000018 | 16 分周  |
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_32  | 0x00000020 | 32 分周  |
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_64  | 0x00000028 | 64 分周  |
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_128 | 0x00000030 | 128 分周 |
| SPI_BAUDRATEPRESCALER_256 | 0x00000038 | 256 分周 |

表 4.2.3.1.11 Prescaler 設定値

⑧ SignBit

SPI データ MSB/LSB 設定値。

| 定義           | 値                | 内容        |
|--------------|------------------|-----------|
| SPI_DATA_MSB | 0x00000000       | 転送データ MSB |
| SPI_DATA_LSB | SPI_CR1_LSBFIRST | 転送データ LSB |

表 4.2.3.1.12 SignBit 設定値

⑨ TIMode

SPI NSS 定義。

| 定義                 | 値           | 内容       |
|--------------------|-------------|----------|
| SPI_TIMODE_DISABLE | 0x00000000  | TI モード無効 |
| SPI_TIMODE_ENABLE  | SPI_CR2_FRF | TI モード有効 |

表 4.2.3.1.13 TIMode 設定値

⑩ CRC

SPI 自動 CRC 設定。

| 定義              | 値             | 内容        |
|-----------------|---------------|-----------|
| SPI_CRC_DISABLE | 0x00000000    | 自動 CRC 無効 |
| SPI_CRC_ENABLE  | SPI_CR1_CRCEN | 自動 CRC 有効 |

表 4.2.3.1.14 CRC 設定値

⑪ CRCLength

SPI CRC 長設定、STM32F746 のみ。

| 定義                      | 値          | 内容        |
|-------------------------|------------|-----------|
| SPI_CRC_LENGTH_DATASIZE | 0x00000000 | データサイズと同様 |
| SPI_CRC_LENGTH_8BIT     | 0x00000001 | 8 ビット     |
| SPI_CRC_LENGTH_16BIT    | 0x00000002 | 16 ビット    |

表 4.2.3.1.15 CRCLength 設定値

#### 4.2.3.2 インターフェイス仕様

SPI を制御するドライバ関数は以下の通りである。SS の設定は、GPIO を使って別途制御しなければならない。

| 関数名           | 型            | 引数                                                                             | 機能                                       | 備考 |
|---------------|--------------|--------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------|----|
| spi_init      | SPI_Handler* | ID portid<br>SPI_Init_t *spii                                                  | 指定ポート ID の SPI ペリフェラルを初期化し、ハンドラへのポインタを返す |    |
| spi_deinit    | ER           | SPI_Handler* hspi                                                              | SPI を未使用状態に戻す                            |    |
| spi_transmit  | ER           | SPI_Handler* hspi<br>uint8_t *pdata<br>uint16_t length                         | SPI 送信を行う                                |    |
| spi_receive   | ER           | SPI_Handler* hspi<br>uint8_t *pdata<br>uint16_t length                         | SPI 受信を行う                                |    |
| spi_transrecv | ER           | SPI_Handler* hspi<br>uint8_t *ptxDData<br>uint8_t *prxDData<br>uint16_t length | SPI 送受信を行う                               |    |
| spi_wait      | ER           | SPI_Handler* hspi                                                              | SPI 転送の終了待ちを行う                           |    |
| spi_handler   | void         | SPI_Handler* hspi                                                              | SPI 割込みハンドラ関数                            |    |
| spi_isr       | void         | intptr_t exinf                                                                 | SPI 割込みサービスルーチン                          |    |

表 4.2.3.2.1 SPI ドライバ関数

#### 4.2.3.3 フローチャート

SPI ドライバは、必ず送受信とも DMA を使用するよう設計しています。スレーブの機能はありません。SPI の初期設定は、spi\_init 関数を指定して対象ポート番号と初期設定したコンフィギュレーション構造体のポインタを指定します。ペリフェラルには受信のみ、送信のみ、送受信があり、それぞれの転送関数を用意しています。実際はほとんどの場合、spi\_transsrev ですべての転送を行えます。V1.1.0 では転送の終了待ち用に spi\_wait 関数を呼び出し関数内で終了待ちを必要があります。V1.2.0 以降ではコンパイルスイッチ SPI\_WAIT\_TIME に 0 を超える数値を設定すれば、spi\_transrev 内で転送 length × SPI\_WAIT\_TIME(ms) の待ちを実行し、spi\_wait 関数を使用する必要はありません。SPI\_WAIT\_TIME を定義しない場合、または 0 を設定した場合は V1.1.0 と同等の仕様となります。

シリアル通信を行う場合、対象のペリフェラルの SS 信号を LOW に制御する必要があります。SS 信号の操作は GPIO を直接制御します。

図 4.2.3.3.1 に SPI の初期化フローチャートを記載します。SPI 割込み、DMA 割込み、通信と排他制御用セマフォの静的 API を用いて登録します。SS ポートの管理は SPI ドライバでは行わないため、複数のスレーブがある場合、また、スレーブ自体で SS 信号を要求している場合、SS ポートの GPIO 初期化処理を行わなければならない。



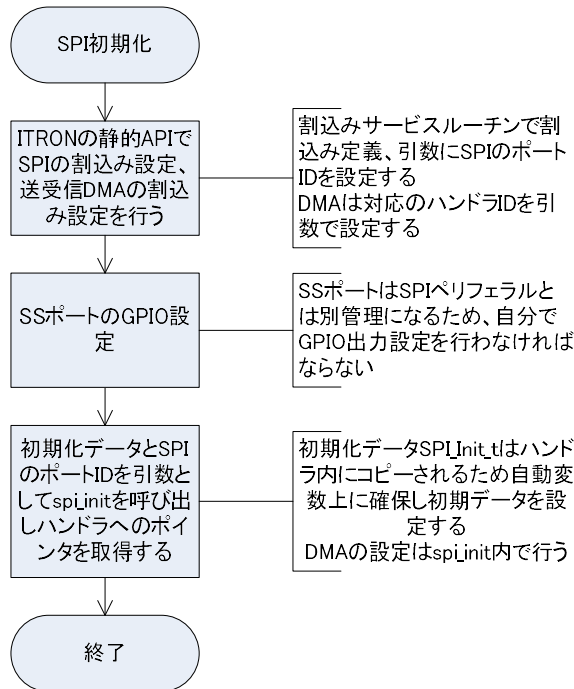


図 4.2.3.3.1 SPI 初期化フローチャート

図 4.2.3.3.2 に SPI の送受信のフローチャートを記載します。複数のスレーブの対応を行う場合は、SS の設定を行わなければならない。送受信の処理は、送信のみのスレーブや受信のみのスレーブであっても、`spi_tranrecv` 関数で処理を代用できる。送信のみのスレーブでこの関数を使用した場合、受信データとして `0xFF` が受信され、受信のみのスレーブで、この関数を代用した場合、設定値が送信されるが、スレーブ側では受信しない。

送受信の場合、送信と同期して受信データが受信領域にセットされる。転送待ちは `spi_wait` 関数にて行う。戻り値が `E_OK` 以外はエラーが発生している。エラーの詳細は SPI ハンドラの `ErrorCode` にセットされる。

| 定義                             | 値                       | 内容           |
|--------------------------------|-------------------------|--------------|
| <code>SPI_ERROR_NONE</code>    | <code>0x00000000</code> | エラーなし        |
| <code>SPI_ERROR_MODF</code>    | <code>0x00000001</code> | モードフォルト判定    |
| <code>SPI_ERROR_CRC</code>     | <code>0x00000002</code> | CRC エラー      |
| <code>SPI_ERROR_OVR</code>     | <code>0x00000004</code> | オーバーラン・エラー   |
| <code>SPI_ERROR_FRE</code>     | <code>0x00000008</code> | フレーム・エラー     |
| <code>SPI_ERROR_DMA</code>     | <code>0x00000010</code> | DMA 転送エラー    |
| <code>SPI_ERROR_TIMEOUT</code> | <code>0x00000020</code> | ステート変更タイムアウト |

表 4.2.3.3.1 ErrorCode の内容

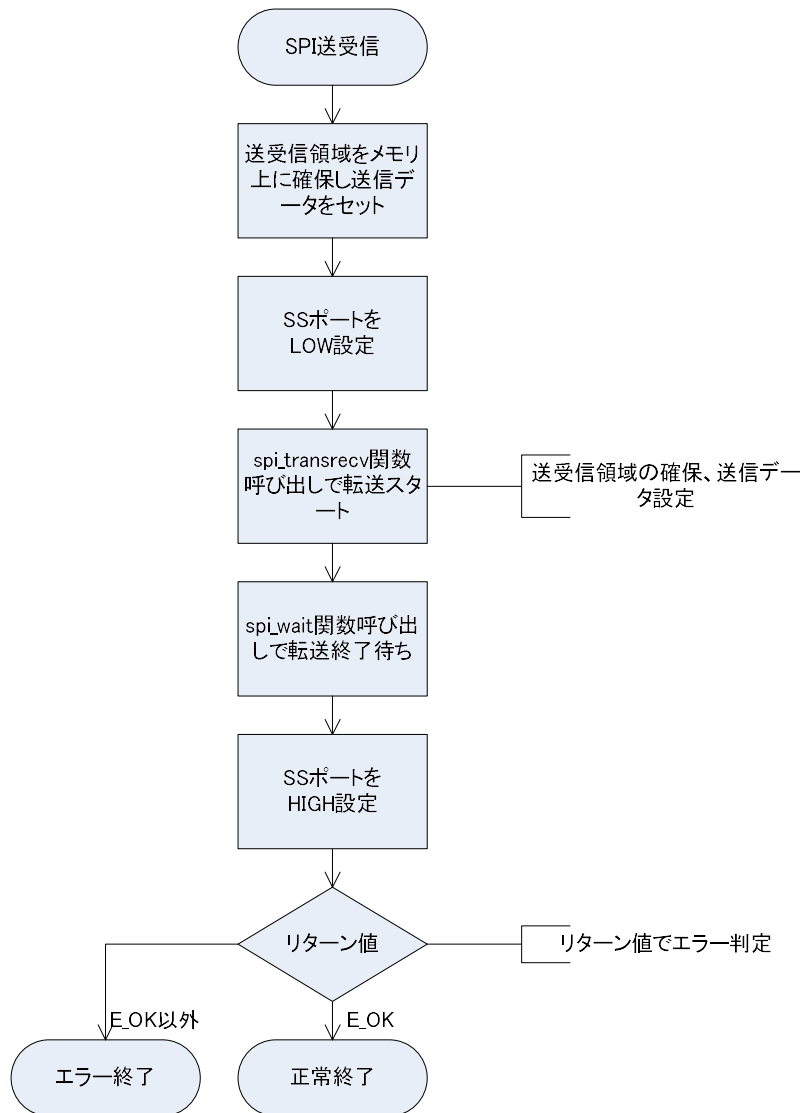


図 4.2.3.3.2 SPI 送受信フローチャート

## 4.2.4 ADC

ADC(アナログ・データ・コントローラ)は、アナログ入力データをデジタル・データに変換するドライバである。

### 4.2.4.1 データ仕様

ADC ドライバは初期化用の型として、表 4.2.4.1.1 の ADC コンフィギュレーション型と、ハンドラとして表 4.2.4.1.4 の ADC ハンドラ型を持つ。ADC の設定後、チャンネルの設定用に表 4.2.4.1.2 の ADC チャンネル設定型と、必ずしも設定の必要のない ADC ウォッチドック設定のための表 4.2.4.1.3 の ADC ウォッチドック型がある。

| 番号 | 項目                 | 型        | 機能                           |
|----|--------------------|----------|------------------------------|
| 1  | ClockPrescaler     | uint32_t | ADC クロックプリスケアラ値(各 ADC にて共通値) |
| 2  | Resolution         | uint32_t | ADC のリゾリューション                |
| 3  | DataAlign          | uint32_t | ADC 結果データアライン設定              |
| 4  | ScanConvMode       | uint32_t | ADC スキャンコンバージョンモード           |
| 5  | EOCSelection       | uint32_t | ADC EOC 設定                   |
| 6  | ContinuousConvMode | uint32_t | ADC 継続モード                    |

|    |                       |          |                                           |
|----|-----------------------|----------|-------------------------------------------|
| 7  | DMAContinuousRequests | uint32_t | ADC-DMA モード                               |
| 8  | NumConversion         | uint32_t | ADC コンバージョン数                              |
| 9  | DiscontinuousConvMode | uint32_t | ADC 非継続モード                                |
| 10 | NumDiscConversion     | uint32_t | ADC 非継続変換数                                |
| 11 | ExternalTrigConv      | uint32_t | ADC 外部トリガ設定                               |
| 12 | ExternalTrigConvEdge  | uint32_t | ADC 外部トリガエッジ設定                            |
| 13 | DMAChannel(Stream)    | int32_t  | STM32H7xx/STMG4xx に対して DMA を指定するアイテムを追加する |

表 4.2.4.1.1 ADC コンフィギュレーション型

| 番号 | 項目           | 型        | 機能               |
|----|--------------|----------|------------------|
| 1  | Channel      | uint32_t | ADC チャンネル番号      |
| 2  | Rank         | uint32_t | ADC ランク番号(1-16)  |
| 3  | SamplingTime | uint32_t | ADC サンプリング時間     |
| 4  | GpioBase     | uint32_t | ADC-GPIO ベースアドレス |
| 5  | GpioPin      | uint32_t | ADC-GPIO ピン番号    |

表 4.2.4.1.2 ADC チャンネル設定型

| 番号 | 項目            | 型        | 機能                   |
|----|---------------|----------|----------------------|
| 1  | WatchdogMode  | uint32_t | ADC アナログウォッチドッグモード   |
| 2  | HighThreshold | uint32_t | ADC スレッシュホールド上限値     |
| 3  | LowThreshold  | uint32_t | ADC スレッシュホールド下限値     |
| 4  | Channel       | uint32_t | ADC 対応チャンネル番号        |
| 5  | ITMode        | uint32_t | ADC アナログウォッチドック割込み設定 |

表 4.2.4.1.2 ADC ウォッチドック設定型

| 番号 | 項目                       | 型                 | 機能                   |
|----|--------------------------|-------------------|----------------------|
| 1  | base                     | uint32_t          | ADC ペリフェラルのベースアドレス   |
| 2  | Init                     | ADC_Init_t        | ADC 初期化設定パラメータ       |
| 3  | NumCurrentConversionRank | volatile uint32_t | コンバージョンカウンタ          |
| 4  | hdmarx                   | DMA_Handle_t*     | SPI 受信 DMA のハンドラ     |
| 5  | xfercallback             | void (*)0         | 転送完了時コールバック関数        |
| 6  | xferhalfcallback         | void (*)0         | ハーフ転送発生時のコールバック関数    |
| 7  | outofwincallback         | void (*)0         | ADC ウォッチドックのコールバック関数 |
| 8  | errorcallback            | void (*)0         | ADC エラー発生時のコールバック関数  |
| 9  | status                   | volatile uint32_t | ADC の状態              |
| 10 | ErrorCode                | volatile uint32_t | ADC エラーコード           |

表 4.2.4.1.4 ADC ハンドラ型

#### ① ClockPrescaler

ADC クロック分周設定。

| 定義                       | 値                | 内容   |
|--------------------------|------------------|------|
| ADC_CLOCK_SYNC_PCLK_DIV2 | 0x00000000       | 2 分周 |
| ADC_CLOCK_SYNC_PCLK_DIV4 | ADC_CCR_ADCPRE_0 | 4 分周 |
| ADC_CLOCK_SYNC_PCLK_DIV6 | ADC_CCR_ADCPRE_1 | 6 分周 |
| ADC_CLOCK_SYNC_PCLK_DIV8 | ADC_CCR_ADCPRE   | 8 分周 |

表 4.2.4.1.5 ClockPrescaler 設定値

#### ② Resolution

ADC リゾリューション (変換データのビット数) 設定。

| 定義                 | 値          | 内容    |
|--------------------|------------|-------|
| ADC_RESOLUTION_12B | 0x00000000 | 12bit |

|                    |               |       |
|--------------------|---------------|-------|
| ADC_RESOLUTION_10B | ADC_CR1_RES_0 | 10bit |
| ADC_RESOLUTION_8B  | ADC_CR1_RES_1 | 8bit  |
| ADC_RESOLUTION_6B  | ADC_CR1_RES   | 6bit  |

表 4.2.4.1.6 Resolution 設定値

③ DataAlign

ADC 変換データの右詰、左詰めを設定。

| 定義                  | 値             | 内容 |
|---------------------|---------------|----|
| ADC_DATAALIGN_RIGHT | 0x00000000    |    |
| ADC_DATAALIGN_LEFT  | ADC_CR2_ALIGN |    |

表 4.2.4.1.7 DataAlign 設定値

④ ScanConvMode

ADC スキャンモード設定。

| 定義                   | 値            | 内容 |
|----------------------|--------------|----|
| ADC_SCANMODE_DISABLE | 0x00000000   | 無効 |
| ADC_SCANMODE_ENABLE  | ADC_CR1_SCAN | 有効 |

表 4.2.4.1.8 ScanConvMode 設定値

⑤ EOCSelction

ADC EOC シーケンスモード設定。

| 定義                  | 値            | 内容 |
|---------------------|--------------|----|
| ADC_EOC_SEQ_DISABLE | 0x00000000   | 無効 |
| ADC_EOC_SEQ_ENABLE  | ADC_CR2_EOCS | 有効 |

表 4.2.4.1.9 EOCSelction 設定値

⑥ ContinuousConvMode

ADC 継続モード設定。

| 定義                     | 値            | 内容 |
|------------------------|--------------|----|
| ADC_CONTINUOUS_DISABLE | 0x00000000   | 無効 |
| ADC_CONTINUOUS_ENABLE  | ADC_CR2_CONT | 有効 |

表 4.2.4.1.10 ContinuousConvMode 設定値

⑦ DMAContinuousRequests

ADC DMA 継続モード設定。

| 定義                        | 値                 | 内容               |
|---------------------------|-------------------|------------------|
| ADC_DMACONTINUOUS_DISABLE | 0x00000000        | 無効               |
| ADC_DMACONTINUOUS_ENABLE  | ADC_CR2_DDS       | 有効(DMA CIRCULAR) |
| ADC_DMACONTINUOUS_ENABLE2 | ADC_CR2_DDS+1<<31 | 有効(DMA NORMAL)   |

表 4.2.4.1.11 DMAContinuousRequests 設定値

⑧ DiscontinuousConvMode

ADC 非継続モード設定。

| 定義                        | 値              | 内容 |
|---------------------------|----------------|----|
| ADC_DISCONTINUOUS_DISABLE | 0x00000000     | 無効 |
| ADC_DISCONTINUOUS_ENABLE  | ADC_CR1_DISCEN | 有効 |

表 4.2.4.1.12 DiscontinuousConvMode 設定値

⑨ ExternalTrigConv

ADC 外部トリガソース設定。

| 定義                          | 値                | 内容     |
|-----------------------------|------------------|--------|
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T1_CC1 | 0x00000000       | T1 CC1 |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T1_CC2 | ADC_CR2_EXTSEL_0 | T1 CC2 |

|                               |                                                              |         |
|-------------------------------|--------------------------------------------------------------|---------|
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T1_CC3   | ADC_CR2_EXTSEL_1                                             | T1 CC3  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T2_CC2   | ADC_CR2_EXTSEL_1  <br>ADC_CR2_EXTSEL_0                       | T2 CC2  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T2_CC3   | ADC_CR2_EXTSEL_2                                             | T2 CC3  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T2_CC4   | ADC_CR2_EXTSEL_2  <br>ADC_CR2_EXTSEL_0                       | T2 CC4  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T2_TRGO  | ADC_CR2_EXTSEL_2  <br>ADC_CR2_EXTSEL_1                       | T2 TRGO |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T3_CC1   | ADC_CR2_EXTSEL_2  <br>ADC_CR2_EXTSEL_1  <br>ADC_CR2_EXTSEL_0 | T3 CC1  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T3_TRGO  | ADC_CR2_EXTSEL_3                                             | T3 TRGO |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T4_CC4   | ADC_CR2_EXTSEL_3  <br>ADC_CR2_EXTSEL_0                       | T4 CC4  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T5_CC1   | ADC_CR2_EXTSEL_3  <br>ADC_CR2_EXTSEL_1                       | T5 CC1  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T5_CC2   | ADC_CR2_EXTSEL_3  <br>ADC_CR2_EXTSEL_1  <br>ADC_CR2_EXTSEL_0 | T5 CC2  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T5_CC3   | ADC_CR2_EXTSEL_3  <br>ADC_CR2_EXTSEL_2                       | T5 CC3  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T8_CC1   | ADC_CR2_EXTSEL_3  <br>ADC_CR2_EXTSEL_2  <br>ADC_CR2_EXTSEL_0 | T8 CC1  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_T8_TRGO  | ADC_CR2_EXTSEL_3  <br>ADC_CR2_EXTSEL_2  <br>ADC_CR2_EXTSEL_1 | T8 TRGO |
| ADC_EXTERNALTRIGCONV_Ext_IT11 | ADC_CR2_EXTSEL                                               | 外部 IT11 |
| ADC_SOFTWARE_START            | ADC_CR2_EXTSEL+1                                             | ソフトトリガ  |

表 4.2.4.1.13 ExternalTrigConv 設定値

⑩ ExternalTrigConvEdge  
ADC 外部トリガエッジ設定。

| 定義                                     | 値               | 内容     |
|----------------------------------------|-----------------|--------|
| ADC_EXTERNALTRIGCONVEDGE_NONE          | 0x00000000      | なし     |
| ADC_EXTERNALTRIGCONVEDGE_RISING        | ADC_CR2_EXTEN_0 | ライジング  |
| ADC_EXTERNALTRIGCONVEDGE_FALLING       | ADC_CR2_EXTEN_1 | フォーリング |
| ADC_EXTERNALTRIGCONVEDGE_RISINGFALLING | ADC_CR2_EXTEN   | 両エッジ   |

表 4.2.4.1.14 ExternalTrigConvEdge 設定値

⑪ Channel  
ADC チャンネル番号設定。

| 定義            | 値                                                      | 内容      |
|---------------|--------------------------------------------------------|---------|
| ADC_CHANNEL_0 | 0x00000000                                             | チャンネル 0 |
| ADC_CHANNEL_1 | ADC_CR1_AWDCH_0                                        | チャンネル 1 |
| ADC_CHANNEL_2 | ADC_CR1_AWDCH_1                                        | チャンネル 2 |
| ADC_CHANNEL_3 | ADC_CR1_AWDCH_1   ADC_CR1_AWDCH_0                      | チャンネル 3 |
| ADC_CHANNEL_4 | ADC_CR1_AWDCH_2                                        | チャンネル 4 |
| ADC_CHANNEL_5 | ADC_CR1_AWDCH_2   ADC_CR1_AWDCH_0                      | チャンネル 5 |
| ADC_CHANNEL_6 | ADC_CR1_AWDCH_2   ADC_CR1_AWDCH_1                      | チャンネル 6 |
| ADC_CHANNEL_7 | ADC_CR1_AWDCH_2   ADC_CR1_AWDCH_1  <br>ADC_CR1_AWDCH_0 | チャンネル 7 |
| ADC_CHANNEL_8 | ADC_CR1_AWDCH_3                                        | チャンネル 8 |
| ADC_CHANNEL_9 | ADC_CR1_AWDCH_3   ADC_CR1_AWDCH_0                      | チャンネル 9 |

|                |                                                                          |               |
|----------------|--------------------------------------------------------------------------|---------------|
| ADC_CHANNEL_10 | ADC_CR1_AWDCH_3   ADC_CR1_AWDCH_1                                        | チャンネル 10      |
| ADC_CHANNEL_11 | ADC_CR1_AWDCH_3   ADC_CR1_AWDCH_1  <br>ADC_CR1_AWDCH_0                   | チャンネル 11      |
| ADC_CHANNEL_12 | ADC_CR1_AWDCH_3   ADC_CR1_AWDCH_2                                        | チャンネル 12      |
| ADC_CHANNEL_13 | ADC_CR1_AWDCH_3   ADC_CR1_AWDCH_2  <br>ADC_CR1_AWDCH_0                   | チャンネル 13      |
| ADC_CHANNEL_14 | ADC_CR1_AWDCH_3   ADC_CR1_AWDCH_2  <br>ADC_CR1_AWDCH_1                   | チャンネル 14      |
| ADC_CHANNEL_15 | ADC_CR1_AWDCH_3   ADC_CR1_AWDCH_2  <br>ADC_CR1_AWDCH_1   ADC_CR1_AWDCH_0 | チャンネル 15      |
| ADC_CHANNEL_16 | ADC_CR1_AWDCH_4                                                          | チャンネル 16      |
| ADC_CHANNEL_17 | ADC_CR1_AWDCH_4   ADC_CR1_AWDCH_0                                        | チャンネル VREFINT |
| ADC_CHANNEL_18 | ADC_CR1_AWDCH_4   ADC_CR1_AWDCH_1                                        | チャンネル VBAT    |

表 4.2.4.1.15 Channel 設定値

⑫ SamplingTime

ADC チャンネルサンプリングタイム設定。

| 定義                       | 値                                        | 内容       |
|--------------------------|------------------------------------------|----------|
| ADC_SAMPLETIME_3CYCLES   | 0x00000000                               | 3 サイクル   |
| ADC_SAMPLETIME_15CYCLES  | ADC_SMPR1_SMP10_0                        | 15 サイクル  |
| ADC_SAMPLETIME_28CYCLES  | ADC_SMPR1_SMP10_1                        | 28 サイクル  |
| ADC_SAMPLETIME_56CYCLES  | ADC_SMPR1_SMP10_0  <br>ADC_SMPR1_SMP10_1 | 56 サイクル  |
| ADC_SAMPLETIME_84CYCLES  | ADC_SMPR1_SMP10_2                        | 84 サイクル  |
| ADC_SAMPLETIME_112CYCLES | ADC_SMPR1_SMP10_2  <br>ADC_SMPR1_SMP10_0 | 112 サイクル |
| ADC_SAMPLETIME_144CYCLES | ADC_SMPR1_SMP10_2  <br>ADC_SMPR1_SMP10_1 | 144 サイクル |
| ADC_SAMPLETIME_480CYCLES | ADC_SMPR1_SMP10                          | 480 サイクル |

表 4.2.4.1.16 SamplingTime 設定値

⑬ WatchdogMode

ADC ウォッチドッグモード設定。

| 定義                                 | 値                                                    | 内容 |
|------------------------------------|------------------------------------------------------|----|
| ADC_ANALOGWATCHDOG_NONE            | 0x00000000                                           |    |
| ADC_ANALOGWATCHDOG_SINGLE_REG      | ADC_CR1_AWDGL  <br>ADC_CR1_AWDEN                     |    |
| ADC_ANALOGWATCHDOG_SINGLE_INJEC    | ADC_CR1_AWDGL  <br>ADC_CR1_JAWDEN                    |    |
| ADC_ANALOGWATCHDOG_SINGLE_REGINJEC | ADC_CR1_AWDGL  <br>ADC_CR1_AWDEN  <br>ADC_CR1_JAWDEN |    |
| ADC_ANALOGWATCHDOG_ALL_REG         | ADC_CR1_AWDEN                                        |    |
| ADC_ANALOGWATCHDOG_ALL_INJEC       | ADC_CR1_JAWDEN                                       |    |
| ADC_ANALOGWATCHDOG_ALL_REGINJEC    | ADC_CR1_AWDEN  <br>ADC_CR1_JAWDEN                    |    |

表 4.2.4.1.17 WatchdogMode 設定値

⑭ ITMode

ADC アナログウォッチドッグ割込みモード設定。

| 定義                                | 値             | 内容 |
|-----------------------------------|---------------|----|
| ADC_ANALOGWATCHDOG_ITMODE_DISABLE | 0x00000000    | 無効 |
| ADC_ANALOGWATCHDOG_ITMODE_ENABLE  | ADC_CR1_AWDIE | 有効 |

表 4.2.4.1.18 ITMode 設定値

#### 4.2.4.2 インターフェイス仕様

ADC を制御するドライバ関数は以下の通りである。入力ピンの設定は、GPIO を使って別途制御しなければならない。

| 関数名               | 型            | 引数                                                        | 機能                                       | 備考 |
|-------------------|--------------|-----------------------------------------------------------|------------------------------------------|----|
| adc_init          | ADC_Handler* | ID portid<br>ADC_Init_t *pini                             | 指定ポート ID の ADC ペリフェラルを初期化し、ハンドラへのポインタを返す |    |
| adc_deinit        | ER           | ADC_Handler* hadc                                         | ADC を未使用状態に戻す                            |    |
| adc_start_int     | ER           | ADC_Handler* hadc                                         | ADC 割込みモード開始                             |    |
| adc_end_int       | ER           | ADC_Handler* hadc                                         | ADC 割込みモード終了                             |    |
| adc_start_dma     | ER           | ADC_Handler* hadc<br>uint32_t *pdata<br>uint32_t length   | ADC DMA モード開始                            |    |
| adc_end_dma       | ER           | ADC_Handler* hadc                                         | ADC DMA モード終了                            |    |
| adc_setupchannel  | ER           | ADC_Handler* hadc<br>ADC_ChannelConf_t* sConfig           | ADC チャンネル設定                              |    |
| adc_setupwatchdog | ER           | ADC_Handler* hadc<br>ADC_AnalogWDGConf_t* AnalogWDGConfig | ADC ウォッチドック設定                            |    |
| adc_handler       | void         | ADC_Handler* hadc                                         | ADC 割込みハンドラ関数                            |    |
| adc_int_handler   | void         | void                                                      | ADC 割込みハンドラ                              |    |

表 4.2.4.2.1 ADC ドライバ関数

#### 4.2.4.3 フローチャート

実行手順に影響を与えるモードは、以下の 4 つである。

##### (1) ScanConvMode

複数のチャンネルが設定された場合、自動的にチャンネルを変えながら AD 変換を行う設定

##### (2) ContinuousConvMode

AD 変換回数を指定する。回数は NumConversion にセットする。このモードを無効にした場合は single mode になり、一度の AD 変換で終了。

Singe mode で NumConversion を設定した場合、割込みの停止回数設定となる。

##### (3) DiscontinuousConvMode

外部トリガの後、AD 変換を停止するチャンネルの数を設定する。

##### (4) ExternalTrigConv

スキンのタイミングを外部トリガで設定する。

ADC の複数機能を設定した場合、複雑なフローチャートのなるため、DMA を使用して 1 チャンネルを 1 回変換するフローチャートを示す。

ADC の初期化(図 4.2.4.3.1)は、adc\_init 関数にて ADC コントローラの初期化を行い。そのあと、ADC チャンネルの設定を行う。ADC 変換の実行(図 4.2.4.3.2)は adc\_start\_dma で起動、ハンドラ内の status の値が ADC\_STATUS\_BUSY の間は実行中、終了すると ADC\_STATUS\_BUSY 以外の値に変わる。ADC\_STATUS\_READY ならば正常終了であり、それ以外の値はエラーを示す。Adc\_end\_dma 関数で処理の停止を指定する。



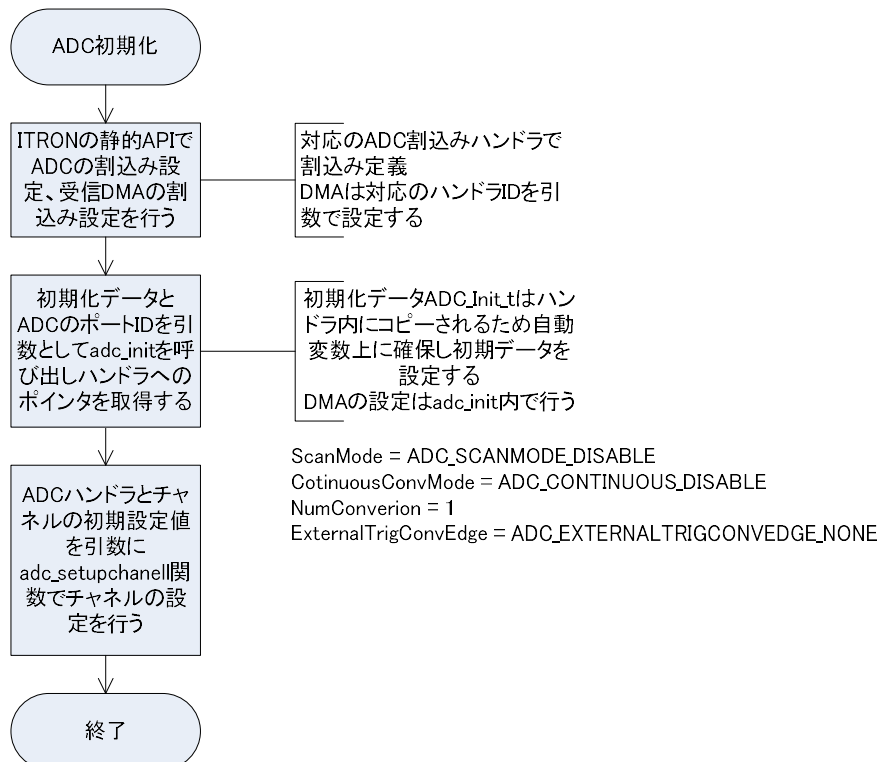


図 4.2.4.3.1 ADC の初期設定

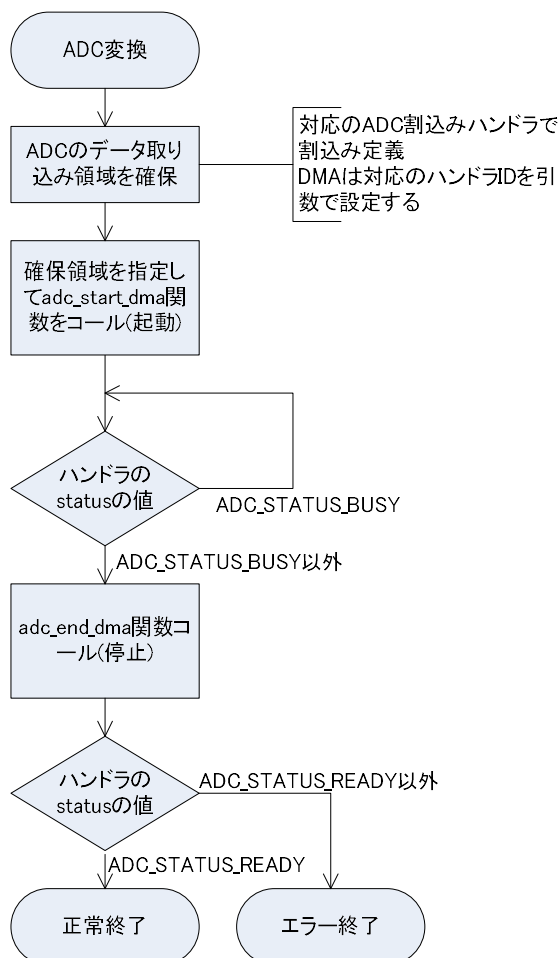


図 4.2.4.3.2 ADC 変換の実行

## 4.2.5 QSPI

QSPI(クアッド・エスピーアイ)は、Quad SPI フラッシュメモリ等のシリアルメモリと通信を行うためのシリアル通信ドライバである。

### 4.2.5.1 データ仕様

QSPI ドライバは Quad SPI フラッシュメモリの通信定義用の型として、表 4.2.5.1.1 の QSPI コンフィギュレーション型と、ハンドラとして表 4.2.4.1.4 の QSPI ハンドラ型を持つ。QSPI コンフィギュレーション型は、QUAD SPI フラッシュメモリ種別毎に設定を行う必要がある。

| 番号 | 項目                   | 型            | 機能                           |
|----|----------------------|--------------|------------------------------|
| 1  | manuf_id             | uint32_t     | Quad SPI フラッシュメモリのマニファクチャ ID |
| 2  | type_capacity        | uint32_t     | Quad SPI フラッシュメモリのキャパシティタイプ  |
| 3  | clockprescaler       | uint32_t     | AHB に対するプリスケアラ               |
| 4  | fifothreshold        | uint32_t     | FIFO のスレッシュホールド値             |
| 5  | sampleshift          | uint32_t     |                              |
| 6  | chipselecthightime   | uint32_t     | CHIP Select High Time        |
| 7  | clockmode            | uint32_t     | クロックモード                      |
| 8  | flashid              | uint32_t     | FLASH ID                     |
| 9  | dualflash            | uint32_t     | DUAL FLASH モード               |
| 10 | ddrmode              | uint32_t     | DDR モード                      |
| 11 | ddrholdhalfcycle     | uint32_t     | DDR ホールドのハーフサイクル設定           |
| 12 | sioomode             | uint32_t     | スードモード                       |
| 13 | addr_size            | uint32_t     | アドレスサイズ設定                    |
| 14 | inst_type            | uint32_t     | 通常インストラクションのタイプ              |
| 15 | inst_data_xfer_type  | uint32_t     | 通常インストラクションの転送タイプ            |
| 16 | read_op_code         | uint32_t     | READ 処理のオペコード                |
| 17 | read_addr_xfer_type  | uint32_t     | READ 処理の転送アドレスタイプ            |
| 18 | read_data_xfer_type  | uint32_t     | READ 処理の転送データタイプ             |
| 19 | read_dummy_cycle     | uint32_t     | READ ダミーサイクル値                |
| 20 | write_op_code        | uint32_t     | WRITE 処理のオペコード               |
| 21 | write_addr_xfer_type | uint32_t     | WRITE 処理の転送アドレスタイプ           |
| 22 | write_data_xfer_type | uint32_t     | WRITE 処理の転送データタイプ            |
| 23 | write_dummy_cycle    | uint32_t     | WRITE ダミーサイクル                |
| 24 | erase_count          | uint8_t      | ERASE 処理の数                   |
| 25 | erase_size           | uint32_t x 2 | ERASE の領域サイズ                 |
| 26 | erase_cmds           | uint8_t x 2  | ERASE オペコード                  |
| 27 | erase_secor_idx      | uint8_t      | セクタ消去の番号                     |
| 28 | device_size          | uint32_t     | デバイスのバイトサイズ                  |
| 29 | init_func            | ER (*)0      | 初期化関数                        |
| 30 | enable_write_func    | ER (*)0      | ENABLE WRITE 関数              |
| 31 | wait_func            | ER (*)0      | ERASE/WRITE 待ち関数             |
| 32 | friendly_name        | const char   | フラッシュメモリ名                    |

表 4.2.5.1.1 QSPI コンフィギュレーション型

| 番号 | 項目              | 型        | 機能              |
|----|-----------------|----------|-----------------|
| 1  | InstructionMode | uint32_t | インストラクションモード    |
| 2  | Instruction     | uint32_t | インストラクション・オペコード |
| 3  | AddressMode     | uint32_t | アドレスモード         |
| 4  | AddressSize     | uint32_t | アドレスサイズ         |
| 5  | Address         | uint32_t | アドレス            |

|    |                    |          |               |
|----|--------------------|----------|---------------|
| 6  | AlternateByteMode  | uint32_t | アルティネートバイトモード |
| 7  | AlternateBytesSize | uint32_t | アルティネートバイトサイズ |
| 8  | AlternateBytes     | uint32_t | アルティネートバイト    |
| 9  | DummyCycles        | uint32_t | ダミーサイクル       |
| 10 | DataMode           | uint32_t | データモード        |
| 11 | NbData             | uint32_t | データ長          |

表 4.2.5.1.2 QSPI コマンド生成型

| 番号 | 項目              | 型        | 機能                          |
|----|-----------------|----------|-----------------------------|
| 1  | Match           | uint32_t | マッチデータ                      |
| 2  | Mask            | uint32_t | マッチデータのマスク値                 |
| 3  | Interval        | uint32_t | READ とオートマッチングポーリング間のインターバル |
| 4  | StatusBytesSize | uint32_t | ステータスのバイト長                  |
| 5  | MatchMode       | uint32_t | マッチモード                      |
| 6  | AutomatchStop   | uint32_t | マッチ後の自動停止設定                 |

表 4.2.4.1.3 QSPI オートポーリング型

| 番号 | 項目              | 型                    | 機能                      |
|----|-----------------|----------------------|-------------------------|
| 1  | base            | uint32_t             | QSPI ペリフェラルのベースアドレス     |
| 2  | Init            | QSPI_Init_t          | QSPI コンフィギュレーション設定パラメータ |
| 3  | pBuffPtr        | uint32_t *           | データ転送領域のポインタ            |
| 4  | XferSize        | uint32_t             | 指定転送サイズ                 |
| 5  | XferCount       | uint32_t             | 現在の転送データカウント            |
| 6  | timeoutcallback | ER (*)0              | タイムアウト時のコールバック関数        |
| 7  | errorcallback   | ER (*)0              | エラーのコールバック関数            |
| 8  | istatus         | uint32_t             | 最後に発生した割込みステータスの値       |
| 9  | timeout         | uint32_t             | デフォルトタイムアウト値(ms)        |
| 10 | semid           | int                  | 通信セマフォ ID               |
| 11 | status          | uint32_t             | QSPI の状態                |
| 12 | errorcode       | volatile<br>uint32_t | QSPI エラーコード             |

表 4.2.5.1.4 QSPI ハンドラ型

① sampleshift  
sample shift 設定。

| 定義                             | 値                | 内容          |
|--------------------------------|------------------|-------------|
| QSPI_SAMPLE_SHIFTING_NONE      | 0x00000000       | シフトなし       |
| QSPI_SAMPLE_SHIFTING_HALFCYCLE | QUADSPI_CR_SHIFT | 1/2 クロックシフト |

表 4.2.5.1.5 sampleshift 設定値

② chipselecthightime  
コマンド間の CS STAY HIGH 設定のクロックサイクルを設定。

| 定義                        | 値                                     | 内容     |
|---------------------------|---------------------------------------|--------|
| QSPI_CS_HIGH_TIME_1_CYCLE | 0x00000000                            | 1cycle |
| QSPI_CS_HIGH_TIME_2_CYCLE | QUADSPI_DCR_CSHT_0                    | 2cycle |
| QSPI_CS_HIGH_TIME_3_CYCLE | QUADSPI_DCR_CSHT_1                    | 3cycle |
| QSPI_CS_HIGH_TIME_4_CYCLE | QUADSPI_DCR_CSHT_0 QUADSPI_DCR_CSHT_1 | 4cycle |
| QSPI_CS_HIGH_TIME_5_CYCLE | QUADSPI_DCR_CSHT_2                    | 5cycle |
| QSPI_CS_HIGH_TIME_6_CYCLE | QUADSPI_DCR_CSHT_2 QUADSPI_DCR_CSHT_0 | 6cycle |
| QSPI_CS_HIGH_TIME_7_CYCLE | QUADSPI_DCR_CSHT_2 QUADSPI_DCR_CSHT_1 | 7cycle |
| QSPI_CS_HIGH_TIME_8_CYCLE | QUADSPI_DCR_CSHT                      | 8cycle |

表 4.2.5.1.6 chipselecthightime 設定値

### ③ clockmode

クロックモードを設定。

| 定義                | 値                  | 内容              |
|-------------------|--------------------|-----------------|
| QSPI_CLOCK_MODE_0 | 0x00000000         | CS 設定時 LOW      |
| QSPI_CLOCK_MODE_3 | QUADSPI_DCR_CKMODE | CS 設定時 HIGH に遷移 |

表 4.2.5.1.7 clockmode 設定値

### ④ flashselect

FLASH 選択設定。

| 定義              | 値               | 内容      |
|-----------------|-----------------|---------|
| QSPI_FLASH_ID_1 | 0x00000000      | FLASH 1 |
| QSPI_FLASH_ID_2 | QUADSPI_CR_FSEL | FLASH 2 |

表 4.2.5.1.8 flashselect 設定値

### ⑤ dualflashmode

Dual Flash モード設定。

| 定義                     | 値              | 内容 |
|------------------------|----------------|----|
| QSPI_DUALFLASH_DISABLE | 0x00000000     | 無効 |
| QSPI_DUALFLASH_ENABLE  | QUADSPI_CR_DFM | 有効 |

表 4.2.5.1.9 dualflashmode 設定値

### ⑥ ddrmode

Double data rate mode 設定。

| 定義                    | 値                | 内容 |
|-----------------------|------------------|----|
| QSPI_DDR_MODE_DISABLE | 0x00000000       | 無効 |
| QSPI_DDR_MODE_ENABLE  | QUADSPI_CCR_DDRM | 有効 |

表 4.2.5.1.10 ddrmode 設定値

### ⑦ ddrholdhalfcycle

DDR モード時、データ出力デレイ設定。

| 定義                          | 値                | 内容              |
|-----------------------------|------------------|-----------------|
| QSPI_DDR_HHC_ANALOG_DELAY   | 0x00000000       | アナログデレイ         |
| QSPI_DDR_HHC_HALF_CLK_DELAY | QUADSPI_CCR_DHHC | 1/2 clock cycle |

表 4.2.5.1.11 ddrholdhalfcycle 設定値

### ⑧ sioomode

送信インストラクションモード設定。

| 定義                            | 値                | 内容                 |
|-------------------------------|------------------|--------------------|
| QSPI_SIOO_INST_EVERY_CMD      | 0x00000000       | すべての転送にインストラクション送信 |
| QSPI_SIOO_INST_ONLY_FIRST_CMD | QUADSPI_CCR_SIOO | 転送の最初のみ            |

表 4.2.5.1.12 sioomode 設定値

### ⑨ AddressMode

コマンド生成、アドレスモード設定。

| 定義                   | 値                   | 内容      |
|----------------------|---------------------|---------|
| QSPI_ADDRESS_NONE    | 0x00000000          | なし      |
| QSPI_ADDRESS_1_LINE  | QUADSPI_CCR_IMODE_0 | 1 line  |
| QSPI_ADDRESS_2_LINES | QUADSPI_CCR_IMODE_1 | 2 lines |
| QSPI_ADDRESS_4_LINES | QUADSPI_CCR_IMODE   | 4 lines |

表 4.2.5.1.13 AddressMode 設定値

### ⑩ AddressSize

コマンド生成、アドレスサイズ設定。

| 定義                   | 値                    | 内容         |
|----------------------|----------------------|------------|
| QSPI_ADDRESS_8_BITS  | 0x00000000           | 8 ビットアドレス  |
| QSPI_ADDRESS_16_BITS | QUADSPI_CCR_ADSize_0 | 16 ビットアドレス |
| QSPI_ADDRESS_24_BITS | QUADSPI_CCR_ADSize_1 | 24 ビットアドレス |
| QSPI_ADDRESS_32_BITS | QUADSPI_CCR_ADSize   | 32 ビットアドレス |

表 4.2.5.1.14 AddressSize 設定値

#### ⑪ InstructionMode

コマンド生成、インストラクションモード設定。

| 定義                       | 値                   | 内容     |
|--------------------------|---------------------|--------|
| QSPI_INSTRUCTION_NONE    | 0x00000000          | なし     |
| QSPI_INSTRUCTION_1_LINE  | QUADSPI_CCR_IMODE_0 | 1line  |
| QSPI_INSTRUCTION_2_LINES | QUADSPI_CCR_IMODE_1 | 2lines |
| QSPI_INSTRUCTION_4_LINES | QUADSPI_CCR_IMODE   | 4lines |

表 4.2.5.1.15 InstructionMode 設定値

#### ⑫ AlternateBytesMode

コマンド生成、アルタネートバイトモード設定。

| 定義                           | 値                    | 内容     |
|------------------------------|----------------------|--------|
| QSPI_ALTERNATE_BYTES_NONE    | 0x00000000           | なし     |
| QSPI_ALTERNATE_BYTES_1_LINE  | QUADSPI_CCR_ABMODE_0 | 1line  |
| QSPI_ALTERNATE_BYTES_2_LINES | QUADSPI_CCR_ABMODE_1 | 2lines |
| QSPI_ALTERNATE_BYTES_4_LINES | QUADSPI_CCR_ABMODE   | 4lines |

表 4.2.5.1.16 AlternaleBytesMode 設定値

#### ⑬ DataMode

コマンド生成、データモード設定。

| 定義                | 値                   | 内容     |
|-------------------|---------------------|--------|
| QSPI_DATA_NONE    | 0x00000000          | なし     |
| QSPI_DATA_1_LINE  | QUADSPI_CCR_DMODE_0 | 1line  |
| QSPI_DATA_2_LINES | QUADSPI_CCR_DMODE_1 | 2lines |
| QSPI_DATA_4_LINES | QUADSPI_CCR_DMODE   | 4lines |

表 4.2.5.1.17 DataMode 設定値

### 4.2.5.2 インターフェイス仕様

QSPI を制御するドライバ関数は以下の通りである。データの読み出しは関数を使って読み出す INDIRECT READ とメモリ参照で読み出す DIRECT READ がある。

| 関数名         | 型             | 引数                                                                 | 機能                                        | 備考 |
|-------------|---------------|--------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------|----|
| qspi_init   | QSPI_Handler* | ID portid<br>QSPI_Init_t *pini                                     | 指定ポート ID の QSPI ペリフェラルを初期化し、ハンドラへのポインタを返す |    |
| qspi_deinit | ER            | ADC_Handler* hqspi                                                 | QSPI ドライバを未使用状態に戻す                        |    |
| qspi_read   | ER            | QSPI_Handler* hqspi<br>void *dest<br>uint32_t src<br>uint32_t size | QSPI INDIRECT READ                        |    |
| qspi_write  | ER            | QSPI_Handler* hspi<br>uint32_t dest<br>void *src                   | QSPI INDIRECT WRITE                       |    |

|                     |      |                                                          |                  |  |
|---------------------|------|----------------------------------------------------------|------------------|--|
|                     |      | uint32_t size                                            |                  |  |
| qspi_erase          | ER   | QSPI_Handler* hqspi<br>uint32_t address<br>uint32_t size | アドレス指定消去         |  |
| qspi_erase_sector   | ER   | QSPI_Handler* hqspi<br>uint32_t address                  | セクタ単位消去          |  |
| qspi_direct_disable | ER   | QSPI_Handler* hqspi                                      | DIRECT READ 無効   |  |
| qspi_direct_enable  | ER   | QSPI_Handler* hspi                                       | DIRECT READ 有効   |  |
| qspi_handler        | void | QSPI_Handler* hspi                                       | QSPI 割込みハンドラ関数   |  |
| qspi_isr            | void | intptr_t exinf                                           | QSPI 割込みサービスルーチン |  |

表 4.2.5.2.1 QSPI ドライバ関数

### 4.2.5.3 フローチャート

QSPI 制御は初期化を行い、ERASE/WRITE/READ の関数を使ってデータの消去、書き込み、読み出しを行えばよい。注意点はデータ書き込む領域には、ERASE 関数で領域を消去する必要がある。

QSPI コンフィギュレーションデータは、以下の対応となるこれ以外の QSPI フラッシュメモリを使用する場合は、コンフィギュレーションデータを自作する必要がある。

- ① STM32F769 Discovery : MICRON N25Q512A13GSF40E
- ② STM32L476 Discovery : MICRON N25Q128A13EF840E
- ③ STM32F723 Discovery : MACRONIX MX25L51245G

### 4.2.6 RTC

RTC(Real-time clock)は時刻を管理するハードウェアである。ST マイクロエレクトロニクス社のボードでは RTC 用のクロックは実装されているが、バックアップ用バッテリーは実装されていないため電源を落とすと時刻はリセットされる。RTC は時刻管理以外にアラート機能があり、アラート時刻を設定すると割込みにより、アラート通知を受け取ることができる。

RTC は（書き込みを行う）ファイル操作には必須の機能であるためサポートを行う。また、他のドライバのように複数のロジックを持つことはないためポート管理は行わない。

#### 4.2.6.1 データ仕様

RTC では UNIX で使用されている時刻管理構造体 `tm` と共有して時刻データのやり取りを行えるように表 4.2.6.1.1 として構造体名を変えた `tm2` 構造体を定義する。この構造体は `tm` 構造体と混在して使用されても定しくデータの受け渡しを行える。

RTC のアラーム動作設定用に表 4.2.6.1.2 として RTC アラーム型を用意する。割込みとして割込み番号(16+41)の `IRQ_VECTOR_RTC_ALARM` を使用する。

| 番号 | 項目                    | 型                | 機能                |
|----|-----------------------|------------------|-------------------|
| 1  | <code>tm_sec</code>   | <code>int</code> | 秒(0～59)           |
| 2  | <code>tm_min</code>   | <code>int</code> | 分(1～60)           |
| 3  | <code>tm_hour</code>  | <code>int</code> | 時(0～23)           |
| 4  | <code>tm_mday</code>  | <code>int</code> | 月の中の日             |
| 5  | <code>tm_mon</code>   | <code>int</code> | 月                 |
| 6  | <code>tm_year</code>  | <code>int</code> | 年(1970 を 0 とした年数) |
| 7  | <code>tm_wday</code>  | <code>int</code> | 曜日                |
| 8  | <code>tm_yday</code>  | <code>int</code> | 年の中の日             |
| 9  | <code>tm_isdst</code> | <code>int</code> | 夏時間：0 以外の値        |

表 4.2.6.1.1 `tm2` 構造体

| 番号 | 項目                 | 型                     | 機能     |
|----|--------------------|-----------------------|--------|
| 1  | <code>alarm</code> | <code>uint32_t</code> | アラーム選択 |

|   |               |           |               |
|---|---------------|-----------|---------------|
| 2 | alarmmask     | uint32_t  | アラームマスク設定     |
| 3 | subsecondmask | uint32_t  | アラームサブセコンドマスク |
| 4 | dayselect     | uint32_t  | アラーム日付設定      |
| 5 | subsecnd      | uint32_t  | アラームサブセコンド    |
| 6 | callback      | (*)(void) | アラームコールバック    |

表 4.2.6.1.2 RTC\_Alarm 型

① alarm

アラームレジスタを指定する

| 定義          | 値            | 内容           |
|-------------|--------------|--------------|
| RTC_ALARM_A | RTC_CR_ALRAE | アラームAレジスタを指定 |
| RTC_ALARM_B | RTC_CR_ALRBE | アラームBレジスタを指定 |

表 4.2.6.1.3 alarm 設定値

② dayselect

垂直同期極性設定をする。

| 定義                  | 値          | 内容        |
|---------------------|------------|-----------|
| ALARMDAYSEL_DATE    | 0x00000000 | 月中の日を指定   |
| ALARMDAYSEL_WEEKDAY | 0x40000000 | ウィークディを指定 |

表 4.2.6.1.4 dayselect 設定値

③ alarmmask

アラームのマスク設定を行う。

| 定義                | 値               | 内容         |
|-------------------|-----------------|------------|
| ALARMMASK_NONE    | 0x00000000      | マスクなし      |
| ALARMMASK_DATESEL | RTC_ALRMAR_MSK4 | 日のアラームをマスク |
| ALARMMASK_HOURS   | RTC_ALRMAR_MSK3 | 時のアラームをマスク |
| ALARMMASK_MINUTES | RTC_ALRMAR_MSK2 | 分のアラームをマスク |
| ALARMMASK_SECONDS | RTC_ALRMAR_MSK1 | 秒のアラームをマスク |

表 4.2.6.1.5 alarmmask 設定値

④ subsecondmask

サブセコンドマスク設定をする。

| 定義                  | 値          | 内容 s              |
|---------------------|------------|-------------------|
| ALARMSSMASK_ALL     | 0x00000000 | サブセコンドとのマッチをしない   |
| ALARMSSMASK_SS14_1  | 0x01000000 | SS[0]がマッチでアラーム    |
| ALARMSSMASK_SS14_2  | 0x02000000 | SS[1:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_3  | 0x03000000 | SS[2:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_4  | 0x04000000 | SS[3:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_5  | 0x05000000 | SS[4:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_6  | 0x06000000 | SS[5:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_7  | 0x07000000 | SS[6:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_8  | 0x08000000 | SS[7:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_9  | 0x09000000 | SS[8:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_10 | 0x0A000000 | SS[9:0]がマッチでアラーム  |
| ALARMSSMASK_SS14_11 | 0x0B000000 | SS[10:0]がマッチでアラーム |
| ALARMSSMASK_SS14_12 | 0x0C000000 | SS[11:0]がマッチでアラーム |
| ALARMSSMASK_SS14_13 | 0x0D000000 | SS[12:0]がマッチでアラーム |
| ALARMSSMASK_SS14    | 0x0E000000 | SS[13:0]がマッチでアラーム |
| ALARMSSMASK_NONE    | 0x0F000000 | SS[14:0]がマッチでアラーム |



表 4.2.6.1.6 subsecondmask 設定値

#### 4.2.6.2 インターフェイス仕様

RTC を設定するドライバ関数を以下に示す。

| 関数名           | 型    | 引数                                                     | 機能                  | 備考 |
|---------------|------|--------------------------------------------------------|---------------------|----|
| rtc_init      | void | intptr_exinf                                           | RTC の初期化を行う。引数に意味なし |    |
| rtc_set_time  | ER   | struct tm2 *pt                                         | 時刻をセットする            |    |
| rtc_get_time  | ER   | struct tm2 *pt                                         | 時刻を取り出す             |    |
| rtc_setalarm  | ER   | RTC_alarm_t *parm<br>struct tm2 *ptm                   | アラートをセットする          |    |
| rtc_stopalarm | ER   | uint32_t Alarm                                         | アラートを停止する           |    |
| rtc_getalarm  | ER   | RTC_alarm_t *parm<br>struct tm2 *ptm<br>uint32_t Alarm | アラート情報を取り出す         |    |
| rtc_handler   | void | void                                                   | 割込みハンドラ             |    |

表 4.2.6.2.1 RTC 設定関数

#### 4.2.6.3 設定手順

初期化は rtc\_init 関数を用いて行う。ATT\_INI を使用して設定が行えるように引数を用意したが、この引数に意味はない。使用は以下の手順に従う。

① rtc\_set\_time

時刻の設定を行う。tm2 構造体中に設定に使用するのは以下の 6 つの項目で他の項目は意味を持たない。

- (1) tm\_year
- (2) tm\_mon
- (3) tm\_mday
- (4) tm\_hour
- (5) tm\_min
- (6) tm\_sec

② rtc\_get\_time

時刻を取り出す。tm2 構造体中に実際に設定される項目は以下の 7 つの項目である。他の設定も設定したい場合は mktime 関数を用いて設定を行う必要がある。

- (1) tm\_year
- (2) tm\_mon
- (3) tm\_mday
- (4) tm\_wday
- (5) tm\_hour
- (6) tm\_min
- (7) tm\_sec

③ rtc\_setalarm

アラームの設定を行う。アラームレジスタは A と B の二つがあり別個に設定ができる。アラームは時刻との比較と、サブセコンドとの比較の二種類がある。

時刻との比較の場合、tm2 構造体に比較の時刻設定を行い。マスク設定でマスクのない項目との比較で一致した場合割込みが発生する。コールバック関数をセットすれば割込み時コールバック関数が呼び出される。

サブセコンドとの比較の場合、一致のセコンド値と比較しないマスク設定を行い、一致すれば割込みが発生する。

④ `rtc_stopalarm`

アラームを停止する。停止するアラームレジスタを引数として渡す。

⑤ `rtc_getalarm`

引数の `Alarm` にアラームレジスタを設定する。現在のレジスタ内容から `RTC_Alarm` 型を生成する。

## 4.2.7 USB OTG

USB OTG は、ホスト、デバイスの USB 管理を行うドライバである。USB ホストとして動作させるためには USB ホストクラスドライバ、USB デバイスとして動作させるためには USB デバイスライブラリを上位のモジュールとして用意する必要がある。

### 4.2.7.1 データ仕様

USB OTG ドライバは初期化用の型として、表 4.2.7.1.1 の USB OTG 初期設定定義型と、ハンドラとして表 4.2.7.1.4 の USB OTG ハンドラ型を持つ。内部の型としてエンドポイントを管理するための表 4.2.7.1.2 のエンドポイント定義型と、ホストチャネルを管理するための表 4.2.7.1.3 のホストクラス定義型をもつ。エンドポイントとホストクラス定義は、USB の上位層のモジュールで設定を行う必要がある。この実装では、`Stm32Cube` 中の USB ミドルウェアが設定を行っている。

初期設定定義型の有効無効設定は、1 が有効、0 が無効の設定となる。

| 番号 | 項目                               | 型                     | 機能                       |
|----|----------------------------------|-----------------------|--------------------------|
| 1  | <code>usb_otg_mode</code>        | <code>uint32_t</code> | USB OTG の実行モード指定         |
| 2  | <code>dev_endpoints</code>       | <code>uint32_t</code> | デバイス用のエンドポイントの数(1-15)    |
| 3  | <code>host_channels</code>       | <code>uint32_t</code> | ホストチャネルの数(1-15)          |
| 4  | <code>speed</code>               | <code>uint32_t</code> | USB コアスピード               |
| 5  | <code>dma_enable</code>          | <code>uint32_t</code> | USB DMA 機能の有効無効設定        |
| 6  | <code>phy_iface</code>           | <code>uint32_t</code> | PHY の指定                  |
| 7  | <code>sof_enable</code>          | <code>uint32_t</code> | デバイスモードでの SOF 割込みの有効無効設定 |
| 8  | <code>low_power_enable</code>    | <code>uint32_t</code> | LOW POWER モードの有効無効設定     |
| 9  | <code>lpm_enable</code>          | <code>uint32_t</code> | LPM 機能の有効無効設定            |
| 10 | <code>vbus_sensing_enable</code> | <code>uint32_t</code> | VBUS のセンシング機能の有効無効設定     |
| 11 | <code>use_dedicated_ep1</code>   | <code>uint32_t</code> | エンドポイント 1 専用割込みの有効無効設定   |
| 12 | <code>use_external_vbus</code>   | <code>uint32_t</code> | 外部 VBUS の有効無効設定          |

表 4.2.7.1.1 USB OTG 初期設定定義型

| 番号 | 項目                          | 型                        | 機能                          |
|----|-----------------------------|--------------------------|-----------------------------|
| 1  | <code>num</code>            | <code>uint8_t</code>     | エンドポイント番号(0-15)             |
| 2  | <code>is_in</code>          | <code>uint8_t : 1</code> | エンドポイントのディレクション(1:IN 0:OUT) |
| 3  | <code>is_stall</code>       | <code>uint8_t : 1</code> | スティール状態(1:スティール状態)          |
| 4  | <code>type</code>           | <code>uint8_t : 2</code> | 通信タイプ                       |
| 5  | <code>data_pid_start</code> | <code>uint8_t : 1</code> | スタートの PID(0 または 1)          |
| 6  | <code>even_off_frame</code> | <code>uint8_t : 1</code> | フレームのパリティ(0:EVEN 1:ODD)     |
| 7  | <code>tx_fifo_num</code>    | <code>uint16_t</code>    | 送信 FIFO 番号                  |
| 8  | <code>maxpacket</code>      | <code>uint16_t</code>    | 最大パケットサイズ(64KB 以内)          |
| 9  | <code>xfer_buff</code>      | <code>uint8_t *</code>   | 送受信バッファへのポインタ               |
| 10 | <code>dma_addr</code>       | <code>uint32_t</code>    | DMA アドレス(4 バイトのアライン値)       |
| 11 | <code>xfer_len</code>       | <code>uint32_t</code>    | 現在転送サイズ                     |
| 12 | <code>xfer_count</code>     | <code>uint32_t</code>    | 指定の転送サイズ                    |

表 4.2.7.1.2 エンドポイント定義型

| 番号 | 項目           | 型         | 機能                           |
|----|--------------|-----------|------------------------------|
| 1  | dev_addr     | uint8_t   | デバイスアドレス(1-255)              |
| 2  | ch_num       | uint8_t   | ホストチャネル番号(1-15)              |
| 3  | ep_num       | uint8_t   | エンドポイント番号(1-15)              |
| 4  | ep_is_in     | uint8_t   | エンドポイントのディレクション(1:IN 0:OUT)  |
| 5  | speed        | uint8_t   | USB ホストのスピード                 |
| 6  | do_ping      | uint8_t   | HS モード時の PING プロトコルの有効無効設定   |
| 7  | process_ping | uint8_t   | PING プロトコル実行状態               |
| 8  | ep_type      | uint8_t   | エンドポイントの型                    |
| 9  | max_paket    | uint16_t  | 最大パケットサイズ(64KB 以内)           |
| 10 | data_pid     | uint8_t   | 初期設定データ PID                  |
| 11 | xfer_buff    | uint8_t * | 通信バッファ領域へのポインタ               |
| 12 | xfer_len     | uint32_t  | 現在の通信サイズ                     |
| 13 | xfer_count   | uint32_t  | 指定通信サイズ                      |
| 14 | toggle_in    | uint8_t   | IN 通信のトグルフラグ                 |
| 15 | toggle_out   | uint8_t   | OUT 通信のトグルフラグ                |
| 16 | dma_addr     | uint32_t  | DMA モードでのデータアドレス(4 バイトのアライン) |
| 17 | err_count    | uint32_t  | エラー発生数                       |
| 18 | urb_state    | uint8_t   | URB ステータス                    |
| 19 | state        | uint8_t   | ホストステータス                     |

表 4.2.7.1.2 ホストクラス定義型

| 番号 | 項目                      | 型                 | 機能                     |
|----|-------------------------|-------------------|------------------------|
| 1  | base                    | uint32_t          | USB-OTG ペリフェラルのベースアドレス |
| 2  | Init                    | USB_OTG_Init_t    | USB-OTG 初期化設定パラメータ     |
| 3  | hc[15]                  | USB_OTG_HCTypedef | ホストチャネル領域              |
| 4  | IN_ep[15]               | USB_OTG_EPTypedef | IN エンドポイント領域           |
| 5  | OUT_ep[15]              | USB_OTG_EPTypedef | OUT エンドポイント領域          |
| 6  | Setup[12]               | uint32_t          | セットアップパケット保存領域         |
| 7  | BESL                    | uint32_t          | BESL データの保存領域          |
| 8  | lpm_state               | uint8_t           | LPM の状態                |
| 9  | lpm_active              | uint8_t           | LPM 機能有効無効設定           |
| 10 | hostsofcallback         | void (*)0         | ホスト用 SOF 割込みコールバック関数   |
| 11 | hostconnectcallback     | void (*)0         | ホストコネク ト時コールバック関数      |
| 12 | hostdisconnectcallback  | void (*)0         | ホストディスコネク ト時コールバック関数   |
| 13 | hostchangeurbcallback   | void (*)0         | ホスト URB 変更時コールバック関数    |
| 14 | devsetupstagecallback   | void (*)0         | デバイスセットアップステージコールバック関数 |
| 15 | devdataoutstagecallback | void (*)0         | デバイスデータアウトステージコールバック関数 |
| 16 | devdatainstagecallback  | void (*)0         | デバイスデータインステージコールバック関数  |
| 17 | devsofcallback          | void (*)0         | デバイス SOF 割込みコールバック関数   |
| 18 | devresetcallback        | void (*)0         | デバイスリセットコールバック関数       |
| 19 | devsuspendcallback      | void (*)0         | デバイスサスペンドコールバック関数      |
| 20 | devresumecallback       | void (*)0         | デバイスレジュームコールバック関数      |
| 21 | devisoooutcallback      | void (*)0         | デバイス ISOOUT コールバック関数   |
| 22 | devisoincallback        | void (*)0         | デバイス ISOIN コールバック関数    |
| 23 | devconnectcallback      | void (*)0         | デバイスコネク トコールバック関数      |
| 24 | devdisconnectcallback   | void (*)0         | デバイスディスコネク トコールバック関数   |
| 25 | devlpmcallback          | void (*)0         | デバイス LPM コールバック関数      |

|    |       |        |                |
|----|-------|--------|----------------|
| 26 | pHost | void * | 上位ホストハンドラ格納領域  |
| 27 | pDev  | void * | 上位デバイスハンドラ格納領域 |

表 4.2.5.1.4 USB OTG ハンドラ型

② usb\_otg\_mode

USB OTG の設定モードを指定する。

| 定義                  | 値 | 内容            |
|---------------------|---|---------------|
| USB_OTG_MODE_DEVICE | 0 | USB DEVICE 固定 |
| USB_OTG_MODE_HOST   | 1 | USB HOST 固定   |
| USB_OTG_MODE_DRD    | 2 | OTG モード       |

表 4.2.7.1.5 usb\_otg\_mode 設定値

③ speed

USB の転送スピードを設定する。

| 定義             | 値 | 内容          |
|----------------|---|-------------|
| USB_SPEED_HIGH | 0 | HIGH スピード指定 |
| USB_SPEED_FULL | 3 | FULL スピード指定 |

表 4.2.7.1.6 speed 設定値

④ phy\_iface

PHY 種別設定を行う。

| 定義               | 値 | 内容           |
|------------------|---|--------------|
| USB_PHY_ULPI     | 1 | ULPI-PHY     |
| USB_PHY_EMBEDDED | 2 | EMBEDDED-PHY |

表 4.2.7.1.7 phy\_iface 設定値

## 4.2.7.2 インターフェイス仕様

USB OTG を制御するドライバ関数は以下の通りである。

| 関数名                   | 型                | 引数                                                       | 機能                            | 備考 |
|-----------------------|------------------|----------------------------------------------------------|-------------------------------|----|
| usbo_init             | USB_OTG_Handler* | ID portid<br>USB_OTG_Init_t *pini                        | 指定ポート ID の USB-OTG パリフェラルを初期化 |    |
| usbo_deinit           | ER               | USB_OTG_Handler* husb                                    | USB モジュールの無効化                 |    |
| usbo_getcurrentframe  | uint32_t         | USB_OTG_Handler* husb                                    | 現在実行中のフレーム番号を取りだす             |    |
| usbo_setcurrentmode   | ER               | USB_OTG_Handler* husb                                    | USB-OTG のモード設定を行う             |    |
| usbo_coreinit         | ER               | USB_OTG_Handler* husb                                    | USB-OTG コアの初期化                |    |
| usbo_enableglobalint  | ER               | USB_OTG_Handler* husb                                    | USB-OTG グローバル割込みを有効に設定        |    |
| usbo_disableglobalint | ER               | USB_OTG_Handler* husb                                    | USB-OTG グローバル割込みを無効に設定        |    |
| usbo_flushTxFifo      | ER               | USB_OTG_Handler* husb<br>uint32_t num                    | 送信 FIFO をフラッシュする              |    |
| usbo_flushRxFifo      | ER               | USB_OTG_Handler* husb                                    | 受信 FIFO をフラッシュする              |    |
| usbo_iniFifo          | ER               | USB_OTG_Handler* husb                                    | 送信 FIFO 初期化設定                 |    |
| usbo_hc_init          | ER               | USB_OTG_Handler* husb<br>uint8_t ch_num<br>uint8_t epnum | ホストチャネルを初期化する                 |    |

|                          |          |                                                |                              |  |
|--------------------------|----------|------------------------------------------------|------------------------------|--|
| usbo_hc_startxfer        | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>uint8_t ch_num        | ホストチャネル送信要求                  |  |
| usbo_hc_halt             | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>uint8_t ch_num        | ホストチャネルを<br>HALT 状態にする       |  |
| usbo_resetport           | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | ホストポートをリセットする                |  |
| usbo_drivevbus           | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>uint8_t state         | ホスト用 VBUS のオン<br>オフ設定を行う     |  |
| usbo_hostinit            | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | ホストの初期化を行う                   |  |
| usbo_starthost           | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | ホストを開始する                     |  |
| usbo_stophost            | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | ホストを停止する                     |  |
| usbo_gethostspeed        | uint32_t | USB_OTG_Handler* husb                          | ホストのコアスピード<br>を取り出す          |  |
| usbo_hcd_irqhandler      | void     | USB_OTG_Handler* husb                          | USB-OTG ホスト割込み<br>処理         |  |
| usbo_devconnect          | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | USB デバイス接続要求                 |  |
| usbo_devdisconnect       | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | USB デバイス切断要求                 |  |
| usbo_activateEndpoint    | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>USB_OTG_EPTypeDef *ep | エンドポイントアクティ<br>ベート要求         |  |
| usbo_disactivateEndpoint | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>USB_OTG_EPTypeDef *ep | エンドポイントディス<br>アクティベート要求      |  |
| usbo_epsetStall          | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>USB_OTG_EPTypeDef *ep | エンドポイントをステ<br>ィール状態に設定       |  |
| usbo_epclearStall        | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>USB_OTG_EPTypeDef *ep | エンドポイントのステ<br>ィール状態解除        |  |
| usbo_setDevAddress       | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>uint8_t address       | デバイスアドレスを設<br>定する            |  |
| usbo_getDevSpeed         | uint8_t  | USB_OTG_Handler* husb                          | USB デバイススピード<br>を取り出す        |  |
| usbo_ep0_outstart        | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>uint8_t *psetup       | エンドポイント 0-OUT<br>開始要求        |  |
| usbo_ep0startxfer        | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>USB_OTG_EPTypeDef *ep | エンドポイント 0 の転送<br>開始要求        |  |
| usbo_epstartxfer         | ER       | USB_OTG_Handler* husb<br>USB_OTG_EPTypeDef *ep | エンドポイントの転送<br>開始要求           |  |
| usbo_devinit             | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | USB デバイス初期化                  |  |
| usbo_stopdevice          | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | USB デバイス停止                   |  |
| usbo_init_lpm            | ER       | USB_OTG_Handler* husb                          | LPM の初期化                     |  |
| usbo_pcd_irqhandler      | void     | USB_OTG_Handler* husb                          | USB デバイスの割込み<br>処理           |  |
| usb_otg_isr              | void     | intptr_t exinf                                 | USB-OTG 割込みサー<br>ビスルーチン      |  |
| usb_otg_wkup_isr         | void     | intptr_t exinf                                 | USB-OTG WKUP 割込<br>みサービスルーチン |  |

表 4.2.7.2.1 USB-OTG ドライバ関数

### 4.2.7.3 フローチャート

USB-OTG はホスト機能とデバイス機能をもつペリフェラルである。ホスト機能をデバイスの接続を待って以下の機能を実行する。

#### (1) ホスト初期化

USB-OTG ハードウェア、上位モジュールの初期化を行い、USB ホストをスタートする。USB の

状態遷移は割込み関数からのコールバックで実行される。

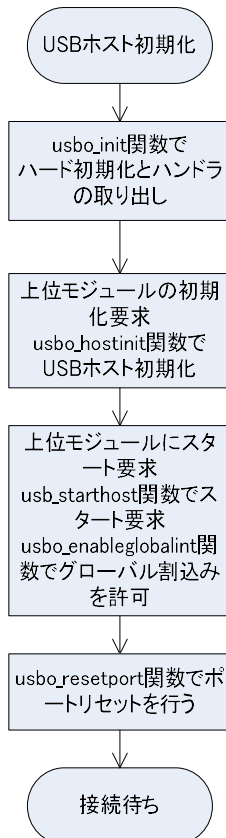


図 4.2.7.3.1 USB ホスト初期化

## (2) ホスト接続とエナミュネーション

USB ホストの初期化が終了すると、デバイスの接続待ち状態に移行する。状態遷移は割込み関数中のコールバック関数で上位モジュールに伝達される。USB ホストで使用されるコールバック関数は以下の4つである

- ① **hostsofcallback**  
SOF のタイミングで割込みを発生する。USB は 1ms 単位に SOF を発行するため 1ms 間隔にコールバックされる。
- ② **hostconnectcallback**  
ホストのポート変化割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_HPRTINT)が発生し、ポート接続チェックを行いコールバックする。
- ③ **hostdisconnectcallback**  
ホストのディスコネクト割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_DISCINT)が発生時、コールバックする。
- ④ **hostchangeurbcallback**  
ホストチャネル割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_HCINT)が発生時、コールバックする。

接続の検知は **hostconnectcallback** 関数呼び出しから開始する。コールバック関数はイベント通知のみで、処理はタスクレベルで実行される。

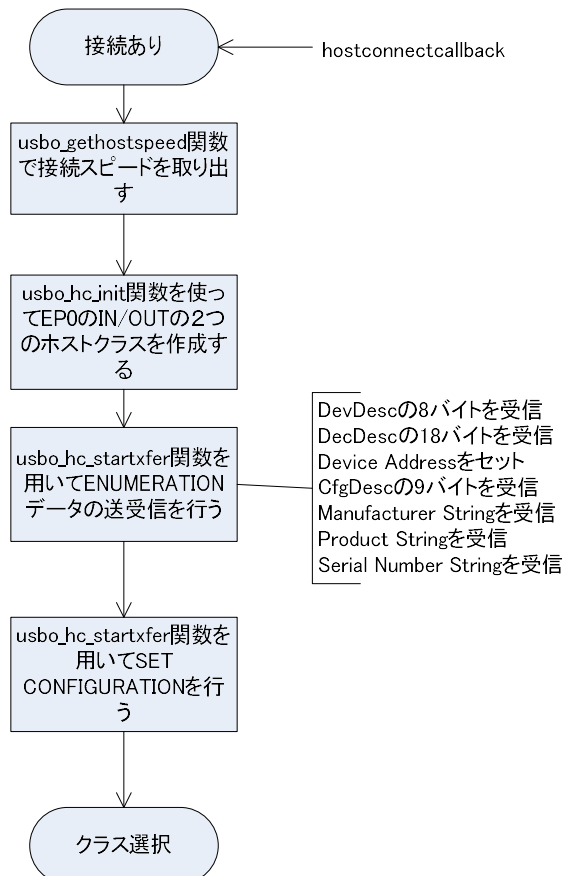


図 4.2.7.3.2 接続処理

### (3) ホストクラスの選択と確認

上位モジュールでエナミュレーションにより取得した **bInterfaceClass** からクラスモジュールを選択する。対応するクラスモジュールがない場合は処理中止となる。クラスモジュールが決定された場合は、クラスモジュールで定められた手順で **Init**（通信用のエンドポイントの設定等）→**Requests**（クラスで使用するパラメータの取得等）を実行し、正常終了すればクラスモジュールの通常プロセスを実行する。これらの処理はクラスモジュール毎に異なるので、統一したフローチャートで記載はできない。ここで状態遷移に用いるコールバック関数は **hostchangeurbcallback** 関数である。

### (4) ホスト切断

切断が行われた場合、USB ホストの割込みから **hostdisconnectcallback** が行われる。このコールバックにより、上位モジュールが呼ばれ上位モジュールの切断手順が行われる。手順は以下のフローチャートの通りである。クラスモジュールの **Deinit** 移行はタスクレベルで行われ、終了後接続待ちとなる。



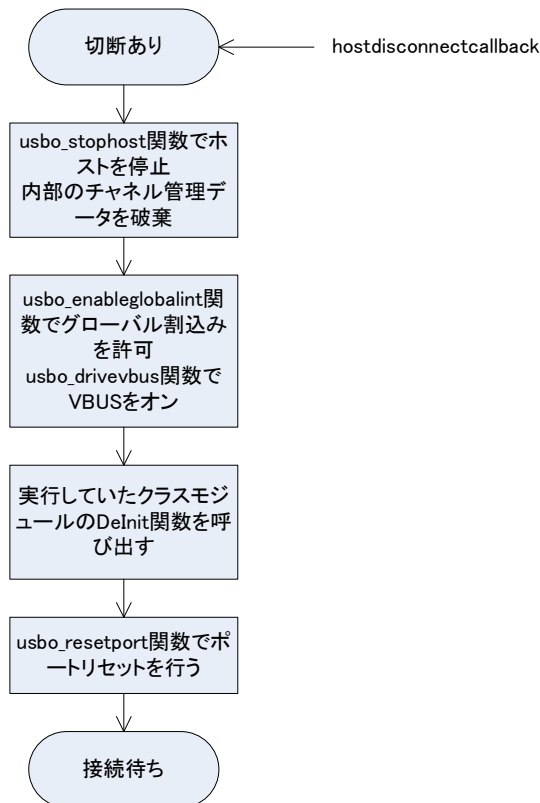


図 4.2.7.3.3 切断処理

デバイス側はホスト機能に対応する動作を行う。また、設定によっては、USB 割込み内で処理を完結可能である。状態の遷移は USB デバイスからのコールバックによって行われる。

- ① devsetupstagecallback  
OUT エンドポイントの SETUP パケット通知割込み(USB\_OTG\_DOEPINT\_STUP)からのコールバック
- ② devdataoutstagecallback  
OUT エンドポイントの転送割込み(USB\_OTG\_DOEPINT\_XFRC)からのコールバック
- ③ devdatainstagecallback  
IN エンドポイントの送信終了割込み(USB\_OTG\_DIEPINT\_XFRC)からのコールバック
- ④ devsofcallback  
SOF 割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_SOF)からのコールバック
- ⑤ devresetcallback  
ENUMERATION 終了割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_ENUMDNE)からのコールバック
- ⑥ devsuspendcallback  
SUSPEND 割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_USBSUSP)からのコールバック
- ⑦ devresumecallback  
RESUME 割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_WKUINT)からのコールバック
- ⑧ devisooutcallback  
ISO-OUT 未完結割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_PXFR\_INCOMPISOOUT)からのコールバック
- ⑨ devisoincallback  
ISO-IN 未完結割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_IISOIXFR)からのコールバック
- ⑩ devconnectcallback  
コネクション割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_SRQINT)からのコールバック
- ⑪ devdisconnectcallback  
ディスコネクション割込み(USB\_OTG\_GINTSTS\_OTGINT)からのコールバック
- ⑫ devlpmcallback  
LPM をサポートする場合の状態遷移コールバック

## (5) デバイス初期化

USB デバイスの初期化手順を以下の表に示す。

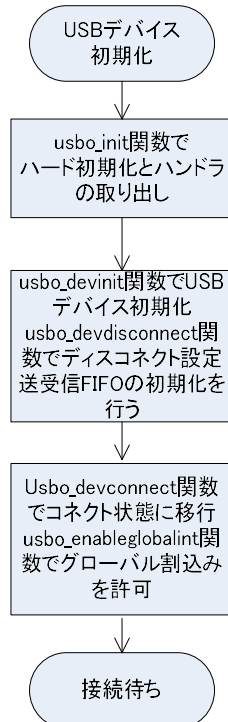


図 4.2.7.3.4 USB デバイスの初期化

## (6) デバイス接続とエナミュネーション

USB の接続は、SUSPEND、RESUME のコールバックが何度か続いた後、リセットコールバック (devresetcallback) により、接続を開始する。これも、接続の状態で何度と発生する可能性がある。まず、エナミュレーションを行うためにエンドポイント 0 の IN/OUT を作成する。作成後、以下のコールバックが発生し、内容に従って、デバイス情報の通信を行う。

- ① devsetupstagecallback      SETUP ステージの要求
- ② devdataoutstagecallback    データ受信要求
- ③ devdatainstagecallback     データ送信要求

最後に、SET CONFIGURATION を受信したら、USB クラスの通信に移行する。

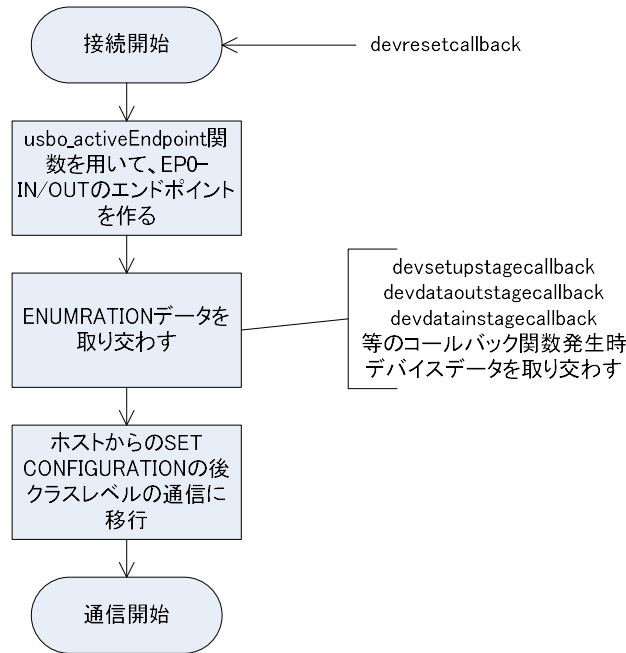


図 4.2.7.3.5 USB デバイスの接続

#### (7) SUSPEND と RESUME

USB デバイスの場合、通信確立後も SUSPEND と RESUME の要求により、必要な電源操作を行わなければならない。これらの移行は以下のコールバック関数によって要求される。切断、接続時も、これらのコールバック関数が呼ばれるので注意が必要である。

- ① devsuspendcallback                      省エネモード要求
- ② devresumecallback                      省エネ復帰要求

#### (8) デバイス切断

USB デバイスの切断は切断コールバック(devdisconnectcallback)の呼び出しにより行う。このコールバックの前に SUSPEND もコールバックも発生する。

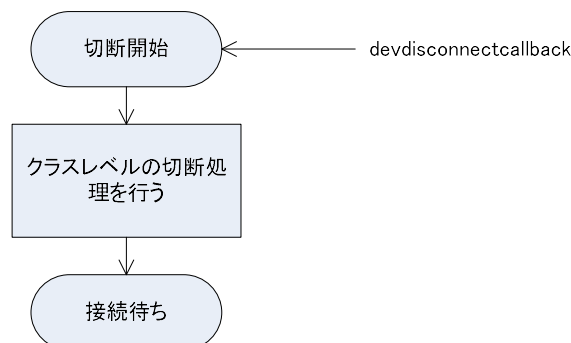


図 4.2.7.3.6 USB デバイスの切断

## 4.3 F7 Depend Driver

### 4.3.1 概要

F7 Depend Driver は、STM32F746 ハードウェア専用のデバイスドライバである。F7 専用ドライバとして以下のドライバをサポートする。

- (1) ltdc              ROCKTECH 4.3-inch 480x272 LCD-TFT 用デバイスドライバ
- (2) tp                FT5336 を用いた touch panel インターフェイスドライバ
- (3) sdmmc            SoC 内の SDMMC1 を用いた MicroSD card 用デバイスドライバ
- (4) audio            SoC 内の SAI と WM8994 を用いたオーディオ用デバイスドライバ

### 4.3.2 LTDC

LTDC(LCD-TFT Controller)は LCD-TFT 用のパラレル RGB で制御するコントローラである。  
 入力は以下のデータに対応する。

- (1) ARGB8888
  - (2) RGB888
  - (3) RGB565
  - (4) ARGB1555
  - (5) ARGB4444
  - (6) L8(8-bit Luminance or CLUT)
  - (7) AL44 (4-bit alpha + 4-bit luminance)
  - (8) AL88 (8-bit alpha + 8-bit luminance)
- 出力は 24-bit RGB Parallel Pixel Output, 8 bits-per-pixel(RGB888)

#### 4.3.2.1 データ仕様

LTDC の初期化に用いるデータと構造体について記載する。色の設定を表 4.3.2.1.1 の Color\_t で定義する。LTDC の初期化には表 4.3.2.1.2 の LTDC\_Init\_t 型を使用する。レイア設定を表 4.3.2.1.3 の LTDC\_LayerCfg\_t 型を使用する。表 4.3.2.1.4 に LTDC ハンドラを定義する。

| 番号 | 項目       | 型       | 機能   |
|----|----------|---------|------|
| 1  | Blue     | uint8_t | 青色   |
| 2  | Green    | uint8_t | 緑色   |
| 3  | Red      | uint8_t | 赤色   |
| 4  | Reserved | uint8_t | リザーブ |

表 4.3.2.1.1 Color\_t 型

| 番号 | 項目                 | 型        | 機能                      |
|----|--------------------|----------|-------------------------|
| 1  | HSPolaiity         | uint32_t | 水平同期極性設定                |
| 2  | VSPolarity         | uint32_t | 垂直同期極性設定                |
| 3  | DEPolarity         | uint32_t | データ許可極性設定               |
| 4  | PCPolarity         | uint32_t | ピクセルクロック極性設定            |
| 5  | HorizontalSync     | uint32_t | 水平同期設定(-1 の値を設定)        |
| 6  | VerticalSync       | uint32_t | 垂直同期設定(-1 の値を設定)        |
| 7  | AccumulatedHBP     | uint32_t | 計算上の水平バックポーチ値(-1 の値を設定) |
| 8  | AccumulatedVBP     | uint32_t | 計算上の垂直バックポーチ値(-1 の値を設定) |
| 9  | AccumulatedActiveW | uint32_t | 計算上のアクティブ幅値(-1 の値を設定)   |
| 10 | AccumulatedActiveH | uint32_t | 計算上のアクティブ高さ値(-1 の値を設定)  |
| 11 | TotalWidth         | uint32_t | トータルの幅値(-1 の値を設定)       |
| 12 | TotalHeight        | uint32_t | トータルの高さ値(-1 の値を設定)      |
| 13 | Backcolor          | Color_t  | バックグラウンド色               |

表 4.3.2.1.2 LTDC\_Init\_t 型

| 番号 | 項目              | 型        | 機能               |
|----|-----------------|----------|------------------|
| 1  | WindowX0        | uint32_t | Window の水平スタート位置 |
| 2  | WindowX1        | uint32_t | Window の水平ストップ位置 |
| 3  | WindowY0        | uint32_t | Window の垂直スタート位置 |
| 4  | WindowY1        | uint32_t | Window の垂直ストップ位置 |
| 5  | PixelFormat     | uint32_t | ピクセルのフォーマット      |
| 6  | Alpha           | uint32_t | アルファ定数値          |
| 7  | Alpa0           | uint32_t | デフォルトアルファ値       |
| 8  | BlendingFactor1 | uint32_t | ブレンディングファクター 1   |
| 9  | BlendingFactor2 | uint32_t | ブレンディングファクター 2   |

|    |                |          |                    |
|----|----------------|----------|--------------------|
| 10 | FBStartAddress | uint32_t | ビットマップメモリのスタートアドレス |
| 11 | ImageWidth     | uint32_t | イメージのピクセル数         |
| 12 | ImageHeight    | uint32_t | イメージのピクセル高さ        |
| 13 | Backcolor      | Color_t  | バックグラウンド色          |

表 4.3.2.1.3 LTDC\_LayerCfg\_t 型

| 番号 | 項目                  | 型               | 機能   |
|----|---------------------|-----------------|------|
| 1  | Init                | LTDC_Init_t     | 初期化型 |
| 2  | LayerCfg[MAX_LAYER] | LTDC_LayerCfg_t | レイヤ型 |

表 4.3.2.1.4 LTDC\_Handle\_t 型

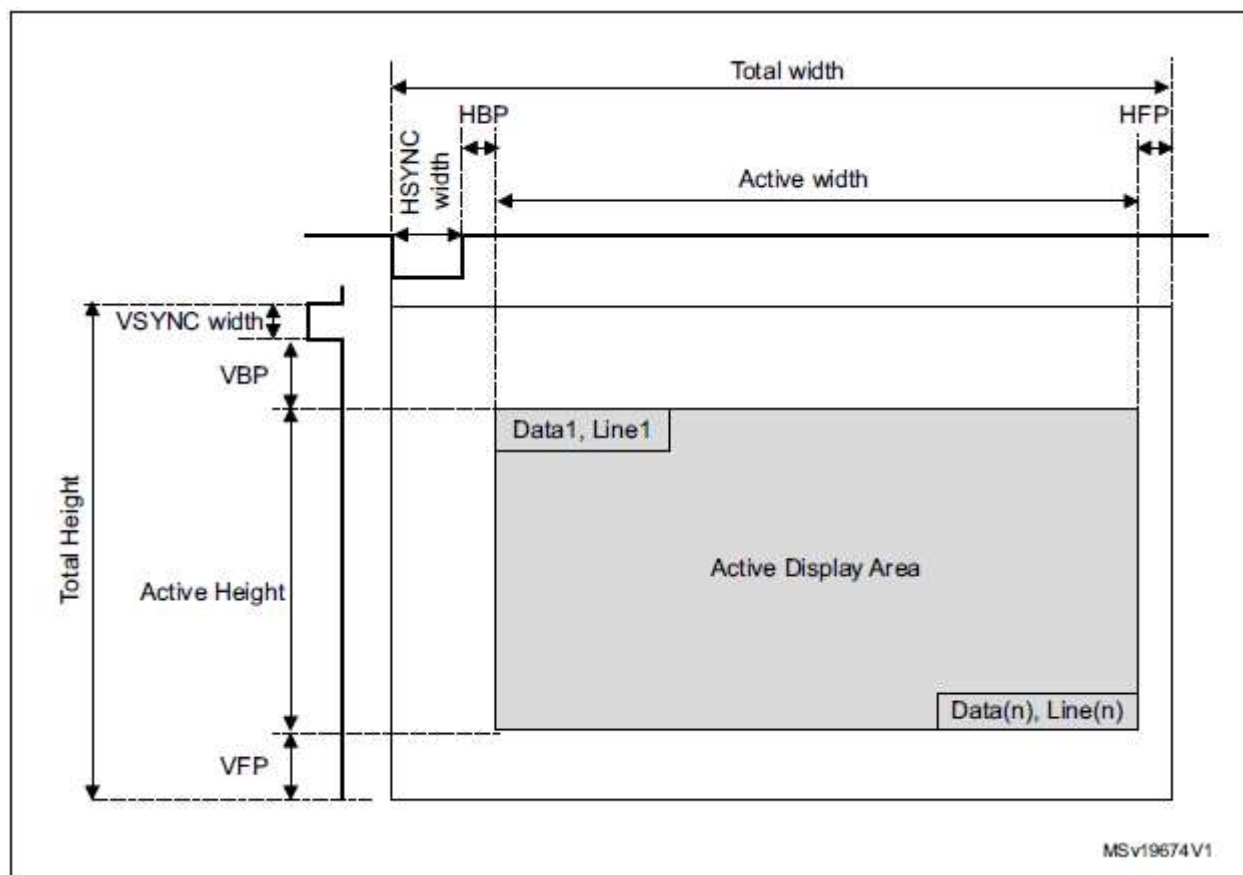


図 4.3.2.1.1 LTDC 設定値

#### ① HSPolarity

水平同期極性設定を設定する

| 定義                 | 値              | 内容      |
|--------------------|----------------|---------|
| LTDC_HSPOLARITY_AL | 0x00000000     | アクティブロー |
| LTDC_HSPOLARITY_AH | LTDC_GCR_HSPOL | アクティブハイ |

表 4.3.2.1.5 HSPolerty 設定値

#### ② VSPolarity

垂直同期極性設定をする。

| 定義                 | 値              | 内容      |
|--------------------|----------------|---------|
| LTDC_VSPOLARITY_AL | 0x00000000     | アクティブロー |
| LTDC_VSPOLARITY_AH | LTDC_GCR_VSPOL | アクティブハイ |

表 4.3.2.1.6 VSPolarity 設定値

### ③ DEPolarity

データ許可極性設定を行う。

| 定義                 | 値              | 内容      |
|--------------------|----------------|---------|
| LTDC_DEPOLARITY_AL | 0x00000000     | アクティブロー |
| LTDC_DEPOLARITY_AH | LTDC_GCR_DEPOL | アクティブハイ |

表 4.3.2.1.7 DEPolarity 設定値

### ④ PCPolarity

ピクセルクロック極性設定を設定する。

| 定義                   | 値              | 内容                         |
|----------------------|----------------|----------------------------|
| LTDC_PCPOLARITY_IPC  | 0x00000000     | Input pixel clock          |
| LTDC_PCPOLARITY_IIPC | LTDC_GCR_PCPOL | Inverted input pixel clock |

表 4.3.2.1.8 PCPolarity 設定値

### ⑤ BlendingFactor1

ブレンディングファクター 1 を設定する。

| 定義                          | 値          | 内容                      |
|-----------------------------|------------|-------------------------|
| LTDC_BLENDING_FACTOR1_CA    | 0x00000400 | Cte Alpha               |
| LTDC_BLENDING_FACTOR1_PAxCA | 0x00000600 | Cte Alpha x Pixel Alpha |

表 4.3.2.1.9 BlendingFactor1 設定値

### ⑥ BlendingFactor2

ブレンディングファクター 1 を設定する。

| 定義                          | 値          | 内容                      |
|-----------------------------|------------|-------------------------|
| LTDC_BLENDING_FACTOR2_CA    | 0x00000005 | Input pixel clock       |
| LTDC_BLENDING_FACTOR2_PAxCA | 0x00000007 | Cte Alpha x Pixel Alpha |

表 4.3.2.1.10 BlendingFactor2 設定値

## 4.3.2.2 インターフェイス仕様

LTDC を設定するドライバ関数を以下に示す。

| 関数名                    | 型  | 引数                                                                           | 機能                                       | 備考    |
|------------------------|----|------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------|-------|
| ltdc_init              | ER | LTDC_handle_t *phandle                                                       | LTDC の初期化を行う                             | 必須    |
| ltdc_configlayer       | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>LTDC_LayerCfg_t *pconfig<br>uint32_t index         | index に対応したレイヤ設定を設定する                    | 必須    |
| ltdc_setalpha          | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>uint32_t Alpha<br>uint32_t index                   | index に対応したレイヤのアルファ値を変更する                | オプション |
| ltdc_setaddress        | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>uint32_t Address<br>uint32_t index                 | index に対応したレイヤのスタートアドレスを変更する             | オプション |
| ltdc_setwindowsize     | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>uint32_t XSize<br>uint32_t YSize<br>uint32_t index | index に対応したレイヤの Window サイズとイメージ幅、高さを変更する | オプション |
| ltdc_setwindowposition | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>uint32_t X0<br>uint32_t Y0<br>uint32_t index       | index に対応したレイヤの Window の起点を (X0,Y0)に変更する | オプション |
| ltdc_configcolorkeying | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>uint32_t RGBValue                                  | index に対応したレイヤのカラーキーイング値                 | オプション |

|                         |    |                                          |                                         |       |
|-------------------------|----|------------------------------------------|-----------------------------------------|-------|
|                         |    | uint32_t index                           | を設定する                                   |       |
| ltdc_enablecolorkeying  | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>uint32_t index | index に対応したレイヤ<br>のカラーキーイング設<br>定を有効にする | オプション |
| ltdc_disablecolorkeying | ER | LTDC_handle_t *phandle<br>uint32_t index | index に対応したレイヤ<br>のカラーキーイング設<br>定を無効にする | オプション |

表 4.3.2.2.1 LTDC 設定関数

### 4.3.2.3 設定手順

本開発環境では、LTDC の設定は Stm32Cube\_FW\_F7 中の stm32746\_discovery\_lcd.c の BSP 機能を用いて設定している。これは GUI として BSP の機能をそのまま流用するためである。ボードで使用している 4.3-inch 480x272 のカラーLCD を用い LTDC の設定を行うためには、LCD に対応した設定パラメータを LTDC\_Init\_t 型を介してハンドラに設定し、ltdc\_init 関数を用いて行い。レイヤの設定を、ltdc\_configlayer 関数を用いて行えばよい。設定後は表示データに対応した RAM 領域を描画内容に従って書き換えれば、その内容が表示データとして LCD に表示される。

| 番号 | 項目                 | 設定値                                                                              |
|----|--------------------|----------------------------------------------------------------------------------|
| 1  | HSPolaiity         | LTDC_HSPOLARITY_AL                                                               |
| 2  | VSPolarity         | LTDC_VSPOLARITY_AL                                                               |
| 3  | DEPolarity         | LTDC_DEPOLARITY_AL                                                               |
| 4  | PCPolarity         | LTDC_PCPOLARITY_IPC                                                              |
| 5  | HorizontalSync     | RK043FN48H_HSYNC(41) - 1                                                         |
| 6  | VerticalSync       | RK043FN48H_VSYNC(10) - 1                                                         |
| 7  | AccumulatedHBP     | RK043FN48H_HSYNC - RK043FN48H_HBP(13) - 1                                        |
| 8  | AccumulatedVBP     | RK043FN48H_VSYNC - RK043FN48H_VBP(2) - 1                                         |
| 9  | AccumulatedActiveW | RK043FN48H_WIDTH(480) + RK043FN48H_HSYNC +<br>RK043FN48H_HBP - 1                 |
| 10 | AccumulatedActiveH | RK043FN48H_HEIGHT(272) + RK043FN48H_VSYNC +<br>RK043FN48H_VBP - 1                |
| 11 | TotalWidth         | RK043FN48H_WIDTH + RK043FN48H_HSYNC +<br>RK043FN48H_HBP + RK043FN48H_HFP(32) - 1 |
| 12 | TotalHeight        | RK043FN48H_HEIGHT + RK043FN48H_VSYNC +<br>RK043FN48H_VBP + RK043FN48H_VFP(2) - 1 |
| 13 | Backcolor          | オールゼロ                                                                            |

表 4.3.2.3.1 480x272LCD の LTDC\_Init\_t 型の設定値

| 番号 | 項目              | 機能                         |
|----|-----------------|----------------------------|
| 1  | WindowX0        | 0                          |
| 2  | WindowX1        | RK043FN48H_WIDTH(480)      |
| 3  | WindowY0        | 0                          |
| 4  | WindowY1        | RK043FN48H_HEIGHT(272)     |
| 5  | PixelFormat     | LTDC_PIXEL_FORMAT_ARGB8888 |
| 6  | Alpha           | 255                        |
| 7  | Alpa0           | 0                          |
| 8  | BlendingFactor1 | 可変                         |
| 9  | BlendingFactor2 | 可変                         |
| 10 | FBStartAddress  | メモリアドレス (可変)               |
| 11 | ImageWidth      | RK043FN48H_WIDTH           |
| 12 | ImageHeight     | RK043FN48H_HEIGHT          |
| 13 | Backcolor       | オールゼロ                      |

表 4.3.2.3.2 480x272LCD の LTDC\_LayerCfg\_t 型の設定値



### 4.3.3 TP

TP(touch panel Controller)は FT5336 を使用しており、LCD をタッチした場合、その座標を読み取ることができる。ドライバ自体は StmCube で供給されており、I2C ポート 3 に接続されている。I2C の制御に関しては、BSP 中の stm32746g\_discovery.c が一括して管理し、TP 部の制御は BSP 中の stm32746g\_discovery\_ts.c 中のインターフェイス関数を、そのまま使用している。

### 4.3.4 SDMMC

SDMMC(SD/SDIO/MMC card host interface)は SD カードメモリや SDIO とのインターフェイスを行うペリフェラルである。STM32F746 Discovery ボードではマイクロ SD カードソケットに実装されているため SD カード、SDHC カードとのインターフェイスを行うように設計している。SD カードとの通信には送受信とも DMA を使用している。Cortex-F7 ではデータキャッシュ機能を持つため、キャッシュ処理も同時に行っている。

#### 4.3.4.1 データ仕様

SDMMC ドライバは SD カード用に設計している。表 4.3.4.1.1 に SDMMC ドライバ用のハンドラ型 SDMMC\_Handle\_t を示す。表 4.3.4.1.2 に SD カード情報を設定する SDMMC\_CardInfo\_t 型を定義する。

| 番号 | 項目         | 型                 | 機能                |
|----|------------|-------------------|-------------------|
| 1  | base       | uint32_t          | SDMMC レジスタベースアドレス |
| 2  | ClockMode  | uint32_t          | 指定クロックモード         |
| 3  | BusWide    | uint32_t          | 指定バス幅             |
| 4  | RetryCount | uint32_t          | リトライ回数            |
| 5  | cardtype   | uint32_t          | カード種類             |
| 6  | RCA        | uint32_t          | RCA 値             |
| 7  | CSD[4]     | uint32_t          | CSD 値             |
| 8  | CID[4]     | uint32_t          | CID 値             |
| 9  | status     | volatile uint32_t | 転送状態              |
| 10 | SdCmd      | volatile uint32_t | 転送指定コマンド          |
| 11 | hdmarx     | DMA_Handle_t *    | 受信用 DMA ハンドラ      |
| 12 | hdmatx     | DMA_Handle_t *    | 送信用 DMA ハンドラ      |

表 4.3.4.1.1 SDMMC\_Handle\_t 型

| 番号 | 項目        | 型        | 機能       |
|----|-----------|----------|----------|
| 1  | capacity  | uint64_t | 容量(バイト)  |
| 2  | blocksize | uint32_t | ブロックサイズ  |
| 3  | maxsector | uint32_t | ブロックの数   |
| 4  | RCA       | uint16_t | SD RCA 値 |
| 5  | cardtype  | uint8_t  | カード種類    |
| 6  | status    | uint8_t  | ステータス    |

表 4.3.4.1.2 SDMMC\_CardInfo\_t 型

#### ① ClockMode

クロックモードを設定する。

| 定義                     | 値   | 内容     |
|------------------------|-----|--------|
| SDMMC_TRANSFER_CLK_DIV | 0x0 | DIV なし |

表 4.3.4.1.3 ClockMode 設定値

#### ② BusWidth

SDMMC の使用データバス幅を設定する。

| 定義 | 値 | 内容 |
|----|---|----|
|----|---|----|

|                   |                      |       |
|-------------------|----------------------|-------|
| SDMMC_BUS_WIDE_1B | 0x00000000           | 1 ビット |
| SDMMC_BUS_WIDE_4B | SDMMC_CLKCR_WIDBUS_0 | 4 ビット |
| SDMMC_BUS_WIDE_8B | SDMMC_CLKCR_WIDBUS_1 | 8 ビット |

表 4.3.4.1.4 BusWidth 設定値

### ③ cardtype

カード情報取得後判定したカード種類

| 定義               | 値 | 内容               |
|------------------|---|------------------|
| SD_CARD_V11      | 0 | SD CARD V1.1     |
| SD_CARD_V20      | 1 | SD CARD V2.0     |
| SD_CARD_HC       | 2 | SDHC CARD        |
| MMC_CARD         | 3 | MMC CARD(未対応)    |
| SD_IO_CARD       | 4 | SD IO CARD(未対応)  |
| HS_MM_CARD       | 5 | HS MMC CARD(未対応) |
| SD_IO_COMBO_CARD | 6 | SD IO CARD(未対応)  |
| MMC_CARD_HC      | 7 | MM HC CARD(未対応)  |

表 4.3.4.1.5 cardtype 設定値

ドライバの返り値を ER コードで設定しているが、SDMMC 独自エラーが発生した場合の拡張定義を表 4.3.4.1.6 に示す。

| 定義       | 値   | 内容            |
|----------|-----|---------------|
| E_SDCOM  | -80 | コマンドエラー       |
| E_SDCRC  | -81 | CRC エラー       |
| E_SDECMD | -82 | コマンドインデックスエラー |
| E_SDVOL  | -83 | 電圧エラー         |
| E_SDTRS  | -84 | 通信エラー         |

表 4.3.4.1.6 エラーコード拡張

## 4.3.4.2 インターフェイス仕様

SDMMC を設定するドライバ関数を以下に示す。ドライバは表 4.3.5.2.1 に示す基本動作を行うドライバと、表 4.3.5.2.2 の SD カードの初期設定を行うドライバがある。初期設定ドライバは後述の Storage Device Manager からカード検知時、一定の手順で呼び出しを行う。

| 関数名              | 型                | 引数                                                                                                | 機能                                       | 備考 |
|------------------|------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------|----|
| sdmmc_init       | void             | intptr_t exinf                                                                                    | SDMMC ハード初期化                             |    |
| sdmmc_sense      | bool_t           | int id                                                                                            | 指定 ID の SD card をセンスする。ある場合 true を返す     |    |
| sdmmc_open       | SDMMC_Handle_t * | int id                                                                                            | 指定 ID の SDMMC ドライバをオープンする。戻り値はハンドラへのポインタ |    |
| sdmmc_close      | ER               | SDMMC_handle_t *hsd                                                                               | SDMMC ドライバをクローズする                        |    |
| sdmmc_erase      | ER               | SDMMC_handle_t *hsd<br>uint64_t startaddr<br>uint64_t endaddr                                     | SD card のイレースを行う                         |    |
| sdmmc_blockread  | ER               | SDMMC_handle_t *hsd<br>uint32_t *pbuff<br>uint32_t ReadAddr<br>uint32_t blocksize<br>uint32_t num | SD card からブロック単位で READ する                |    |
| sdmmc_blockwrite | ER               | SDMMC_handle_t *hsd<br>uint32_t *pbuff                                                            | SD card へブロック単位で WRITE する                |    |

|                     |      |                                                          |                        |  |
|---------------------|------|----------------------------------------------------------|------------------------|--|
|                     |      | uint32_t WriteAddr<br>uint32_t blocksize<br>uint32_t num |                        |  |
| sdmmc_wait_transfar | ER   | SDMMC_handle_t *hsd<br>uint32_t Timeout                  | READ/WRITE 転送待ちを行<br>う |  |
| sdmmc_checkint      | void | SDMMC_handle_t *hsd                                      | 割込み関数                  |  |

表 4.3.4.2.1 SDMMC 基本ドライバ関数

| 関数名                 | 型  | 引数                                              | 機能                         | 備考 |
|---------------------|----|-------------------------------------------------|----------------------------|----|
| sdmmc_getcardinfo   | ER | SDMMC_handle_t *hsd<br>SDMMC_CardInfo_t *pCinfo | コネクした SD card の情<br>報を取り出す |    |
| sdmmc_checkCID      | ER | SDMMC_handle_t *hsd                             | CID を取得する                  |    |
| sdmmc_setaddress    | ER | SDMMC_handle_t *hsd                             | 相対アドレス(RCA)を取得<br>する。      |    |
| sdmmc_sendCSD       | ER | SDMMC_handle_t *hsd                             | CSD を取得する。                 |    |
| sdmmc_select_card   | ER | SDMMC_handle_t *hsd<br>uint32_t addr            | カードセレクトコマンドを<br>発行する       |    |
| sdmmc_configuration | ER | SDMMC_handle_t *hsd                             | コンフィギュレーション設<br>定を行う       |    |
| sdmmc_set_widebus   | ER | SDMMC_handle_t *hsd                             | バス幅を設定する                   |    |
| sdmmc_getstatus     | ER | SDMMC_handle_t *hsd                             | SD カードステートを取り<br>込む。       |    |

表 4.3.4.2.2 SDMMC 初期化ドライバ関数

#### 4.3.4.3 設定手順

SDMMC のハードウェアの初期化は電源投入時、リセット後に `sdmmc_init` 関数を用いて行う。SD カードの場合、スロットにメディアがあるかないかで初期化手順が異なる。メディアの管理は後述の Storage Device Manager が行う。挿抜処理が可能なメディアの場合、Storage Device Manager は 500ms 周期に `mci_ses_por` 関数（仮想関数で SDMMC の場合、`sdmmc_init` が呼び出される）を呼び出してメディアの有無をチェックする。これ以降は、図 4.3.5.3.1 の初期化フローに従い、メディアが挿入された場合は、初期化処理を行う。初期化処理中にエラーが発生した場合は、メディア使用不可の設定が行われ、すべて正常に終了した場合、メディアが使用可能になる。使用可能な状態の場合、ファイルシステムを用いて、ファイル処理が可能になる。メディアが抜かれた場合は、`mci_cls_por` 関数（仮想関数で SDMMC の場合、`sdmmc_close` が呼び出される）を呼び出し、メディアを使用不可にする。

SD カードのドライバは STM32F4xx の場合、SPI となる。SPI の場合は SPI 用にドライバを用いて SD カードの初期化やアクセスを行う。上位層が仮想関数を用いるのは、ドライバ関数を入れ替えれば上位層のプログラムを書き換えなくてもファイルシステムを処理させるためである。

メディアの初期化が終了したと、FATFs のドライバ層を経由して、メディアに対するブロック単位の READ/WRITE と IO アクセスが発生する。図 4.3.5.3.2 に FATFs のドライバからのブロックリードのフローを示す。ブロックライトは実行関数を `mci_wri_blk(sdmmc_block_write)` に置き換えればよい。

なお、ブロックリード、ライトのバッファ領域のポインタが 4 バイトアラインとなっているが、FATFs のブロックリード、ライトドライバは 1 バイトアラインの領域にデータの読み書きを指定する。そのため、SDMMC ドライバのブロックリード、ライトは 1 バイトアラインの読み書きを有効にしている。

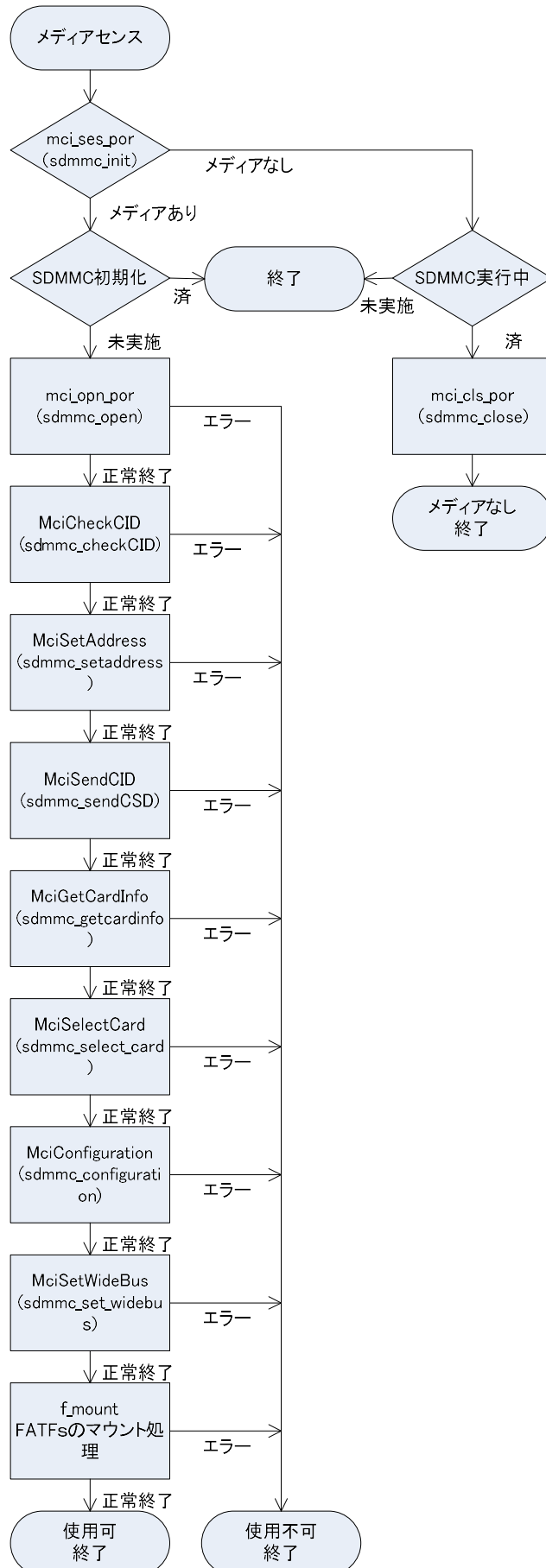


図 4.3.4.3.1 初期化フロー

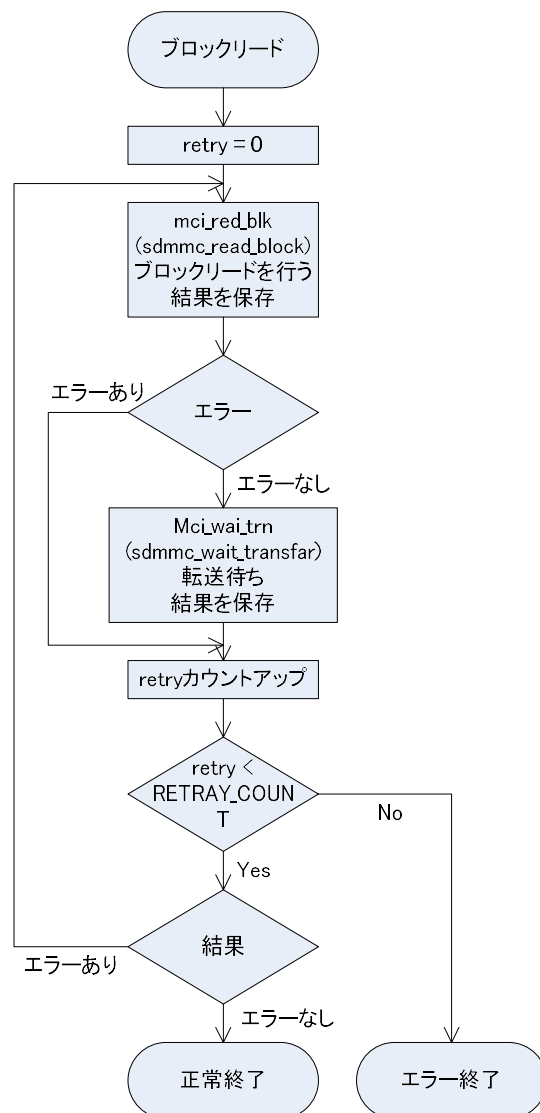


図 4.3.4.3.2 ドライバブロックリード

## 4.3.5 AUDIO

AUDIO ドライバは、入力としてアナログ音楽信号をデジタルの PCM データに変換を行い、出力としてデジタル PCM データをアナログ音楽信号に変換する。STM32F746-Discovery では、アナログ出力用に wm8994 を使用している。wm8994 は TP 用のドライバと同様に I2C ポート 3 に接続されている。I2C の制御に関しては、BSP 中の stm32746g\_discovery.c が一括して管理し、これを含めたオーディオ制御は BSP 中の stm32746g\_discovery\_audio.c 中のインターフェイス関数を、そのまま使用しても制御を行うことができる。

### 4.3.5.1 データ仕様

AUDIO ドライバは入力部と出力部の共通に初期化を行う。ハンドラを用いて入力と出力の制御を行う。入力処理と出力処理は使用する関数がことなるが、ハンドラは共通に使用する。表 4.3.5.1.1 に SDMMC ドライバ用の初期化型 SAI\_Init\_t を示す。表 4.3.5.1.2 にハンドラ型 AUDIO\_Handle\_t 型を定義する。ハードウェア定義構造体は内部処理に使用するため構成は示さない。

| 番号 | 項目        | 型        | 機能            |
|----|-----------|----------|---------------|
| 1  | AudioMode | uint32_t | AUDIO モード     |
| 2  | Synchro   | uint32_t | SAI ブロックシンクロ値 |

|    |                   |          |                    |
|----|-------------------|----------|--------------------|
| 3  | SynchroExt        | uint32_t | SAI ブロックシンクロ拡張値    |
| 4  | OutputDrive       | uint32_t | 出力デバイス             |
| 5  | NoDivider         | uint32_t | DIVIDER 有効/無効      |
| 6  | FIFOThreshold     | uint32_t | FIFO スレッシュホールド設定   |
| 7  | AudioFrequency    | uint32_t | AUDIO サンプリング周波数    |
| 8  | Mckdiv            | uint32_t | マスタークロック DIVIDER 値 |
| 9  | MonoStereoMode    | uint32_t | モノクロ/ステレオモード       |
| 10 | CompandingMode    | uint32_t | コンパウンディングモード       |
| 11 | TriSize           | uint32_t | TRISize マネージメント設定  |
| 12 | Protocol          | uint32_t | SAI BLOCK プロトコル    |
| 13 | DataSize          | uint32_t | SAI BLOCK データサイズ   |
| 14 | FirstBit          | uint32_t | MSB/LSB 設定         |
| 15 | ClockStrobing     | uint32_t | クロック・ストロービング設定     |
| 16 | FrameLength       | uint32_t | フレーム長              |
| 17 | ActiveFrameLength | uint32_t | アクティブ・フレーム長        |
| 18 | FSDefinition      | uint32_t | フレーム・シンクロナス定義      |
| 19 | FSPolarity        | uint32_t | FS POLARITY 設定     |
| 20 | FSOffset          | uint32_t | FS OFFSET 設定       |
| 21 | FirstBitOffset    | uint32_t | スロット中の最初のデータビット位置  |
| 22 | SlotSize          | uint32_t | スロットサイズ            |
| 23 | SlotNumber        | uint32_t | スロット番号             |
| 24 | SlotActive        | uint32_t | SLOT アクティブ設定       |

表 4.3.5.1.1 SAI\_Init\_t 型

| 番号 | 項目                 | 型                         | 機能                |
|----|--------------------|---------------------------|-------------------|
| 1  | base               | uint32_t                  | SAI デバイスのベースアドレス  |
| 2  | pcb                | AUDIO_PortControlBlock*   | ハードウェア定義構造体へのポインタ |
| 3  | OutInit            | SAI_Init_t                | 出力ブロック初期設定        |
| 4  | InInit             | SAI_Init_t                | 入力ブロック初期設定        |
| 5  | pBuffPtr           | uint8_t*                  | データ領域へのポインタ       |
| 6  | XferSize           | uint16_t                  | データサイズ            |
| 7  | XferCount          | uint16_t                  | 送受信カウンタ           |
| 8  | hdmatx             | DMA_Handle_t *            | 送信 DMA ハンドラへのポインタ |
| 9  | hdmarx             | DMA_Handle_t *            | 受信 DMA ハンドラへのポインタ |
| 10 | audiomutecallback  | void(*) (Audio_Handle_t*) | MUTE コールバック関数     |
| 11 | audioerrorcallback | void(*) (Audio_Handle_t*) | 割込みエラーコールバック関数    |
| 12 | transcallback      | void(*) (Audio_Handle_t*) | 送信終了コールバック関数      |
| 13 | transhalfcallback  | void(*) (Audio_Handle_t*) | ハーフ送信終了コールバック関数   |
| 14 | recevcallback      | void(*) (Audio_Handle_t*) | 受信終了コールバック関数      |
| 15 | recvhalfcallback   | void(*) (Audio_Handle_t*) | ハーフ受信終了コールバック関数   |
| 16 | errorcallback      | void(*) (Audio_Handle_t*) | エラーコールバック関数       |
| 17 | status[2]          | volatile uint32_t         | AUDIO ステータス       |
| 18 | ErrorCode          | volatile uint32_t         | エラーコード            |

表 4.3.5.1.2 AUDIO\_Handle\_t 型

#### ① AudioMode

オーディオモードを設定する。

| 定義                | 値                | 内容        |
|-------------------|------------------|-----------|
| SAI_MODEMASTER_TX | 0x00000000       | マスタ送信モード  |
| SAI_MODEMASTER_RX | SAI_xCR1_MODE_0  | マスタ受信モード  |
| SAI_MODESLAVE_TX  | SAI_xCR1_MODE_1  | スレーブ送信モード |
| SAI_MODESLAVE_RX  | (SAI_xCR1_MODE_0 | スレーブ受信モード |

|  |                  |  |
|--|------------------|--|
|  | SAI_xCR1_MODE_1) |  |
|--|------------------|--|

表 4.3.5.1.3 AudioMode 設定値

② Syncro

シンクロモードを設定する。

| 定義                  | 値                 | 内容       |
|---------------------|-------------------|----------|
| SAI_ASYNCHRONOUS    | 0x00000000        | アシンクロナス  |
| SAI_SYNCHRONOUS     | SAI_xCR1_SYNCEN_0 | シンクロナス   |
| SAI_SYNCHRONOUS_EXT | SAI_xCR1_SYNCEN_1 | 拡張シンクロナス |

表 4.3.5.1.4 Syncro 設定値

③ SynchroExt

SAI ブロックシンクロナス拡張値

| 定義                           | 値          | 内容           |
|------------------------------|------------|--------------|
| SAI_SYNCEXT_DISABLE          | 0x00000000 | 無効           |
| SAI_SYNCEXT_IN_ENABLE        | 0x00000001 | IN 有効        |
| SAI_SYNCEXT_OUTBLOCKA_ENABLE | 0x00000002 | OUTBLOCKA 有効 |
| SAI_SYNCEXT_OUTBLOCKB_ENABLE | 0x00000004 | OUTBLOCKB 有効 |

表 4.3.5.1.5 SynchroExt 設定値

④ OutputDrive

出力ドライブ設定

| 定義                      | 値                | 内容 |
|-------------------------|------------------|----|
| SAI_OUTPUTDRIVE_DISABLE | 0x00000000       | 無効 |
| SAI_OUTPUTDRIVE_ENABLE  | SAI_xCR1_OUTDRIV | 有効 |

表 4.3.5.1.6 OutputDrive 設定値

⑤ NoDivider

DIVIER 有効、無効設定

| 定義                        | 値              | 内容 |
|---------------------------|----------------|----|
| SAI_MASTERDIVIDER_ENABLE  | 0x00000000     | 有効 |
| SAI_MASTERDIVIDER_DISABLE | SAI_xCR1_NODIV | 無効 |

表 4.3.5.1.7 NoDivider 設定値

⑥ FIFOThreshold

FIFO スレッシュホールド設定

| 定義                      | 値                                 | 内容  |
|-------------------------|-----------------------------------|-----|
| SAI_FIFOTHRESHOLD_EMPTY | 0x00000000                        | 0   |
| SAI_FIFOTHRESHOLD_1QF   | SAI_xCR2_FTH_0                    | 1/4 |
| SAI_FIFOTHRESHOLD_HF    | SAI_xCR2_FTH_1                    | 1/2 |
| SAI_FIFOTHRESHOLD_3QF   | (SAI_xCR2_FTH_0   SAI_xCR2_FTH_1) | 3/4 |
| SAI_FIFOTHRESHOLD_FULL  | SAI_xCR2_FTH_2                    | 1   |

表 4.3.5.1.8 FIFOThreshold 設定値

⑦ MonoStereoMode

モノクロ/ステレオモード設定

| 定義              | 値             | 内容   |
|-----------------|---------------|------|
| SAI_STEREO_MODE | 0x00000000    | ステレオ |
| SAI_MONO_MODE   | SAI_xCR1_MONO | モノクロ |

表 4.3.5.1.9 MonoStereoMode 設定値

⑧ CompandMode



### コンパウンディングモード設定

| 定義                       | 値                                                  | 内容        |
|--------------------------|----------------------------------------------------|-----------|
| SAI_NOCOMPANDING         | 0x00000000                                         | なし        |
| SAI_ULAW_1CPL_COMPANDING | SAI_xCR2_COMP_1                                    | ULAW 1CPL |
| SAI_ALAW_1CPL_COMPANDING | (SAI_xCR2_COMP_1   SAI_xCR2_COMP_0)                | ALAW 1CPL |
| SAI_ULAW_2CPL_COMPANDING | (SAI_xCR2_COMP_1   SAI_xCR2_CPL)                   | ULAW 2CPL |
| SAI_ALAW_2CPL_COMPANDING | (SAI_xCR2_COMP_1   SAI_xCR2_COMP_0   SAI_xCR2_CPL) | ALAW 2CPL |

表 4.3.5.1.10 CompandingMode 設定値

### ⑨ TriState

#### TriState マネージメント設定

| 定義                     | 値             | 内容 |
|------------------------|---------------|----|
| SAI_OUTPUT_NOTRELEASED | 0x00000000    | 無効 |
| SAI_OUTPUT_RELEASED    | SAI_xCR2_TRIS | 有効 |

表 4.3.5.1.11 TriState 設定値

### ⑩ Protocol

#### BLOCK プロトコル設定

| 定義                 | 値                 | 内容    |
|--------------------|-------------------|-------|
| SAI_FREE_PROTOCOL  | 0x00000000        | フリー   |
| SAI_SPDIF_PROTOCOL | SAI_xCR1_PRTCFG_0 | SPDIF |
| SAI_AC97_PROTOCOL  | SAI_xCR1_PRTCFG_1 | AC97  |

表 4.3.5.1.12 Protocol 設定値

### ⑪ DataSize

#### BLOCK データサイズ設定

| 定義              | 値                                               | 内容 |
|-----------------|-------------------------------------------------|----|
| SAI_DATASIZE_8  | SAI_xCR1_DS_1                                   | 8  |
| SAI_DATASIZE_10 | (SAI_xCR1_DS_1   SAI_xCR1_DS_0)                 | 10 |
| SAI_DATASIZE_16 | SAI_xCR1_DS_2                                   | 16 |
| SAI_DATASIZE_20 | (SAI_xCR1_DS_2   SAI_xCR1_DS_0)                 | 20 |
| SAI_DATASIZE_24 | (SAI_xCR1_DS_2   SAI_xCR1_DS_1)                 | 24 |
| SAI_DATASIZE_32 | (SAI_xCR1_DS_2   SAI_xCR1_DS_1   SAI_xCR1_DS_0) | 32 |

表 4.3.5.1.13 DataSize 設定値

### ⑫ FirstBit

#### MSB/LSB 設定

| 定義               | 値                 | 内容  |
|------------------|-------------------|-----|
| SAI_FIRSTBIT_MSB | 0x00000000        | MSB |
| SAI_FIRSTBIT_LSB | SAI_xCR1_LSBFIRST | LSB |

表 4.3.5.1.14 FirstBit 設定値

### ⑬ ClockStrobing

#### クロック・ストロービング設定

| 定義 | 値 | 内容 |
|----|---|----|
|----|---|----|

|                               |                |          |
|-------------------------------|----------------|----------|
| SAI_CLOCKSTROBING_FALLINGEDGE | 0x00000000     | 立下りエッジ   |
| SAI_CLOCKSTROBING_RISINGEDGE  | SAI_xCR1_CKSTR | 立ち上がりエッジ |

表 4.3.5.1.15 ClockStrobing 設定値

⑭ FSDefinition

フレーム・シンクロナス設定

| 定義                            | 値               | 内容                     |
|-------------------------------|-----------------|------------------------|
| SAI_FS_STARTFRAME             | 0x00000000      | START FRAME            |
| SAI_FS_CHANNEL_IDENTIFICATION | SAI_xFRCR_FSDEF | CHANNEL IDENTIFICATION |

表 4.3.5.1.16 FSDefintion 設定値

⑮ FSPolarity

フレーム・シンクロナス POLARITY 設定

| 定義                 | 値              | 内容      |
|--------------------|----------------|---------|
| SAI_FS_ACTIVE_LOW  | 0x00000000     | アクティブロー |
| SAI_FS_ACTIVE_HIGH | SAI_xFRCR_FSPO | アクティブハイ |

表 4.3.5.1.17 FSPolarity 設定値

⑯ FSOffset

フレーム・シンクロナス オフセット設定

| 定義                    | 値               | 内容         |
|-----------------------|-----------------|------------|
| SAI_FS_FIRSTBIT       | 0x00000000      | ファーストビット   |
| SAI_FS_BEFOREFIRSTBIT | SAI_xFRCR_FSDEF | ファーストビットの前 |

表 4.3.5.1.18 FSDefintion 設定値

⑰ SlotSize

スロットサイズ設定

| 定義                    | 値                   | 内容     |
|-----------------------|---------------------|--------|
| SAI_SLOTSIZE_DATASIZE | 0x00000000          | データサイズ |
| SAI_SLOTSIZE_16B      | SAI_xSLOTR_SLOTSZ_0 | 16 ビット |
| SAI_SLOTSIZE_32B      | SAI_xSLOTR_SLOTSZ_1 | 32 ビット |

表 4.3.5.1.19 SlotSize 設定値

⑱ SlotActive

スロットアクティブ設定

| 定義                 | 値          | 内容 |
|--------------------|------------|----|
| SAI_SLOT_NOTACTIVE | 0x00000000 | なし |
| SAI_SLOTACTIVE_0   | 0x00010000 | 0  |
| SAI_SLOTACTIVE_1   | 0x00020000 | 1  |
| SAI_SLOTACTIVE_2   | 0x00040000 | 2  |
| SAI_SLOTACTIVE_3   | 0x00080000 | 3  |
| SAI_SLOTACTIVE_4   | 0x00100000 | 4  |
| SAI_SLOTACTIVE_5   | 0x00200000 | 5  |
| SAI_SLOTACTIVE_6   | 0x00400000 | 6  |
| SAI_SLOTACTIVE_7   | 0x00800000 | 7  |
| SAI_SLOTACTIVE_8   | 0x01000000 | 8  |
| SAI_SLOTACTIVE_9   | 0x02000000 | 9  |
| SAI_SLOTACTIVE_10  | 0x04000000 | 10 |
| SAI_SLOTACTIVE_11  | 0x08000000 | 11 |
| SAI_SLOTACTIVE_12  | 0x10000000 | 12 |
| SAI_SLOTACTIVE_13  | 0x20000000 | 13 |
| SAI_SLOTACTIVE_14  | 0x40000000 | 14 |
| SAI_SLOTACTIVE_15  | 0x80000000 | 15 |

|                     |            |    |
|---------------------|------------|----|
| SAI_SLOTACTIVE_FULL | 0xFFFF0000 | フル |
|---------------------|------------|----|

表 4.3.5.1.20 SlotActive 設定値

AUDIO ハンドラ内のエラー定義(ErrorCode)を以下の表に示す。

| 定義                  | 値          | 内容                                          |
|---------------------|------------|---------------------------------------------|
| AUDIO_ERROR_NONE    | 0x00000000 | エラーなし                                       |
| AUDIO_ERROR_OVRUDR  | 0x00000001 | オーバーランまたはアンダーラン                             |
| AUDIO_ERROR_AFSDET  | 0x00000004 | Anticipated Frame synchronisation detection |
| AUDIO_ERROR_LFSDET  | 0x00000008 | Late Frame synchronisation detection        |
| AUDIO_ERROR_WCKCFG  | 0x00000010 | Wrong clock configuration                   |
| AUDIO_ERROR_TIMEOUT | 0x00000040 | タイムアウト                                      |

表 4.3.5.1.21 エラーコード値

### 4.3.5.2 インターフェイス仕様

AUDIO ドライバは表 4.3.5.2.1 の設定ドライバと表 4.3.6.2.2 の入出力制御を行うドライバの二種類がある。引数で設定する mode は入力用と主力用に関数を設定する。mode の設定値は以下の 2 つがある。

- ① AUDIO\_OUT\_BLOCK : 出力制御を行う
- ② AUDIO\_IN\_BLOCK : 入力制御を行う

| 関数名               | 型               | 引数                                                          | 機能           | 備考 |
|-------------------|-----------------|-------------------------------------------------------------|--------------|----|
| audio_init        | AUDIO_Handle_t* | ID id                                                       | AUDIO ハード初期化 |    |
| audio_deinit      | void            | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode                     | AUDIO 設定解除   |    |
| audio_clockconfig | void            | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t AudioFreq<br>void *Param | AUDIO クロック設定 |    |
| audio_irqhandler  | void            | SDMMC_handle_t *hsd                                         | AUDIO 割込み関数  |    |

表 4.3.5.2.1 AUDIO 設定ドライバ関数

| 関数名             | 型        | 引数                                                        | 機能               | 備考 |
|-----------------|----------|-----------------------------------------------------------|------------------|----|
| audio_start     | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode                   | 入出力機能開始          |    |
| audio_end       | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode                   | 入出力機能終了          |    |
| audio_transmit  | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint8_t *pData<br>uint16_t Size | 出力データ転送開始        | 出力 |
| audio_receive   | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint8_t *pData<br>uint16_t Size | 入力データ転送開始        | 入力 |
| audio_dmapause  | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode                   | 入出力停止            |    |
| audio_dmaresume | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode                   | 入出力再開            |    |
| audio_dmastop   | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode                   | 入出力終了            |    |
| audio_enable    | void     | SDMMC_handle_t *hsd                                       | SD カードステートを取り込む。 |    |
| audio_disable   | ER       | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode                   | SAI 開始           |    |
| audio_gethandle | AUDIO_Ha | ID id                                                     | SAI 停止           |    |

|              |         |                                         |         |  |
|--------------|---------|-----------------------------------------|---------|--|
|              | ndle_t* |                                         |         |  |
| audio_status | void    | AUDIO_Handle_t* haudio<br>uint32_t mode | 実行状態取出し |  |

表 4.3.5.2.2 AUDIO 制御ドライバ関数

### 4.3.5.3 設定手順

音楽演奏の手順について記載する。STM32F746 Discovery ではオーディオデータの管理は SAI モジュールで行う、AUDIO ドライバは SAI モジュールの制御が主な作業である。オーディオデータをコネクタに入力を行うのは **wm8994** が行う、**wm8994** は I2C3 に接続されており、I2C を通して制御を行う。ここではオーディオ出力の手順について説明を行う。MP3 用の PCM データは数 10 MB から数 100 MB に及ぶため、すべてをメモリに蓄えて演奏を行うことはできない。演奏スピードに合わせてデータ領域の演奏済領域に次の演奏データを絶え間なく書き込み、DMA を循環モードにして連続演奏を行う。STM32F のストリーム DMA には、半分転送終了時とデータ領域全体の転送終了時に完了割込みを発生させる機能があり、コールバック関数でイベントを取り込み、メインで音楽演奏を行っているタスクにデータ書き込みを要求していくことで大容量の演奏を可能にしている。

図 4.3.5.3.1 の初期化フローでは、SAI ハードウェアの初期化を行う。この時点で SAI モジュールを入力用に使用するか、出力用に使用するかは決定されていない。

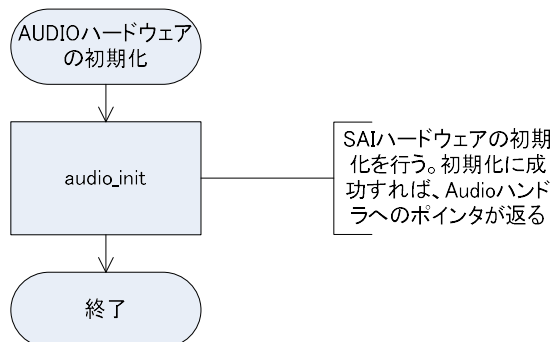


図 4.3.5.3.1 AUDIO 初期化

図 4.3.5.3.2 の出力設定フローチャートで、SAI を出力用にデータ設定を行い、**wm8994** の初期化を行う。

図 4.3.5.3.2 の演奏開始フローチャートで、演奏用のデータをデータ領域にセットし、コールバック関数を設定後、演奏を開始する。

演奏中は、図 4.3.5.3.3 の二つのコールバック関数のフローチャートのように、半分のデータが **wm8994** に転送終了時、DMA ハーフ転送コールバック関数が読みだされる。これにより、データ領域の前半分が空となったことがわり、演奏用のメインタスクに前半分の次のデータをセットするように要求を行う。DMA 全転送終了コールバック関数が読みだされた場合、データ領域の後ろ半分が空になったことがわり、演奏用のメインタスクに後ろ半分の次のデータをセットするように要求を行う。両方のコールバック関数で、演奏データがないとき、演奏用のメインタスクに演奏の終了を通知する。

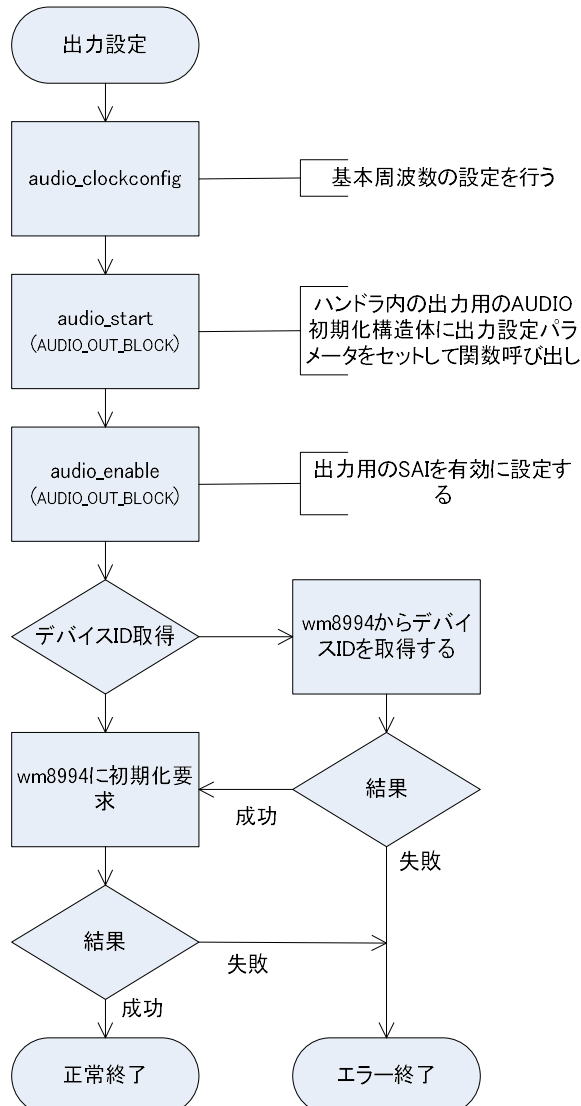


図 4.3.5.3.2 出力設定フローチャート

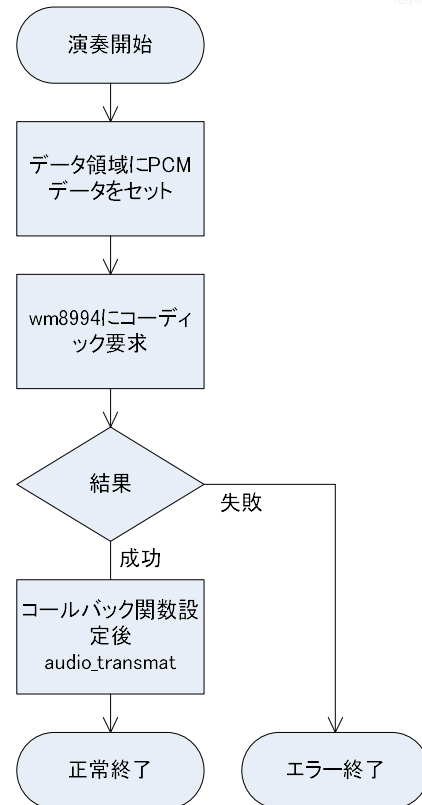


図 4.3.6.3.3 演奏開始フローチャート

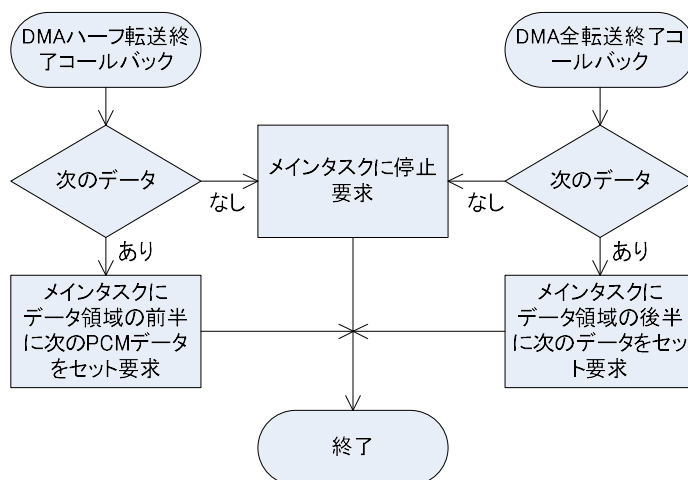


図 4.3.5.3.4 コールバック関数呼び出しのフローチャート

音楽演奏が終了した時点で、図 4.3.6.3.5 演奏終了フローチャートの手順でデバイスを停止する。

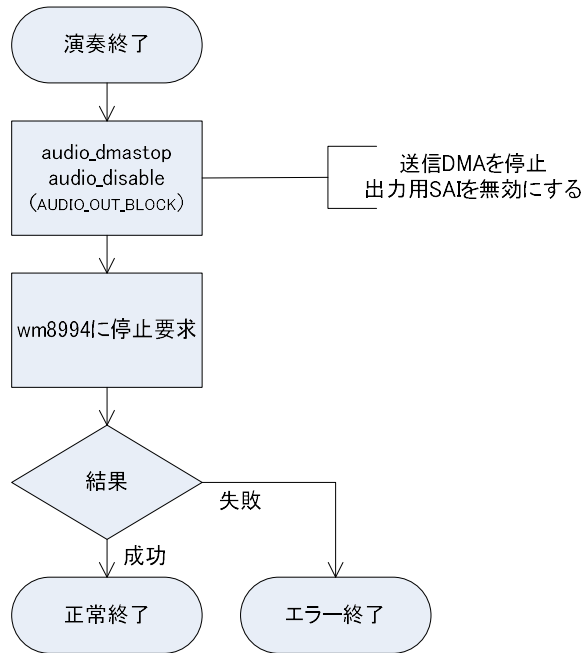


図 4.3.5.3.5 演奏終了フローチャート

### 4.3.6 DSI

DSI ドライバは、MIPI 仕様に準じた Display serial Interface をサポートする。LTDC で生成された LCD 画像を Display serial Interface へ変換を行う。

#### 4.3.6.1 データ仕様

表 4.3.6.1.1 に DSI ドライバの初期化型 DSI\_Init\_t を示す。表 4.3.6.1.2 にハンドラ型 DSI\_Handle\_t 型を定義する。ハードウェア定義構造体は内部処理に使用するため構成は示さない。

| 番号 | 項目                        | 型        | 機能                 |
|----|---------------------------|----------|--------------------|
| 1  | AutomaticClockLaneControl | uint32_t | Lane クロック自動制御      |
| 2  | TXEscapeCkdiv             | uint32_t | TX Escape のクロック分周値 |
| 3  | NumberOfLanes             | uint32_t | Lane 数             |
| 4  | pllndiv                   | uint32_t | PLL loop 分周値       |
| 5  | pllidf                    | uint32_t | PLL 入力分周値          |
| 6  | pllodf                    | uint32_t | PLL 出力分周値          |

表 4.3.6.1.1 DSI\_Init\_t 型

| 番号 | 項目              | 型                       | 機能                  |
|----|-----------------|-------------------------|---------------------|
| 1  | base            | uint32_t                | DSI デバイスのベースアドレス    |
| 2  | Init            | DSI_Init_t              | DSI 初期化データ          |
| 3  | teffectcallback | void(*) (DSI_Handle_t*) | TearEffect コールバック関数 |
| 4  | refreshcallback | void(*) (DSI_Handle_t*) | リフレッシュコールバック関数      |
| 5  | errorcallback   | void(*) (DSI_Handle_t*) | エラーコールバック関数         |
| 6  | status          | volatile uint32_t       | DSI ステータス           |
| 7  | errorCode       | volatile uint32_t       | エラーコード              |

表 4.3.6.1.2 DSI\_Handle\_t 型

##### ① AutomaticClockLaneControl

自動 Lane クロック制御モードを設定する。

| 定義                             | 値          | 内容 |
|--------------------------------|------------|----|
| DSI_AUTO_CLK_LANE_CTRL_DISABLE | 0x00000000 | 無効 |

|                               |              |    |
|-------------------------------|--------------|----|
| DSI_AUTO_CLK_LANE_CTRL_ENABLE | DSI_CLCR_ACR | 有効 |
|-------------------------------|--------------|----|

表 4.3.6.1.3 AutomaticClockLaneControl 設定値

DSI ハンドラ内のエラー定義(ErrorCode)を以下の表に示す。

| 定義             | 値          | 内容              |
|----------------|------------|-----------------|
| DSI_ERROR_NONE | 0x00000000 | エラーなし           |
| DSI_ERROR_ACK  | 0x00000001 | ACK エラー         |
| DSI_ERROR_PHY  | 0x00000002 | PHY エラー         |
| DSI_ERROR_TX   | 0x00000004 | 送信エラー           |
| DSI_ERROR_RX   | 0x00000008 | 受信エラー           |
| DSI_ERROR_ECC  | 0x00000010 | ECC エラー         |
| DSI_ERROR_CRC  | 0x00000020 | CRC エラー         |
| DSI_ERROR_PSE  | 0x00000040 | パケットサイズエラー      |
| DSI_ERROR_EOT  | 0x00000080 | EOT エラー         |
| DSI_ERROR_OVF  | 0x00000100 | FIFO オーバーフローエラー |
| DSI_ERROR_GEN  | 0x00000200 | ジェネリック FIFO エラー |

表 4.3.6.1.4 エラーコード値

#### 4.3.6.2 インターフェイス仕様

DSI ドライバの設計関数を表 4.3.7.2.1 に示す。

| 関数名                      | 型  | 引数                                                                                                              | 機能                       | 備考 |
|--------------------------|----|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------|----|
| dsi_init                 | ER | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                              | DSI ハード初期化               |    |
| dsi_deinit               | ER | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                              | DSI 制御終了                 |    |
| dsi_configvideo          | ER | DSI_Handle_t *hdsi<br>DSI_VideoConfig_t *pini                                                                   | VIDEO 設定を行う              |    |
| dsi_configltde           | ER | LTDC_handle_t *hltdc<br>DSI_VideoConfig_t *pini                                                                 | DSI の設定を LTDC の初期設定に反映する |    |
| dsi_configadaptedCmdMode | ER | DSI_Handle_t *hdsi<br>DSI_CommandConfig_t *pcfg<br>uint32_t ackactive                                           | 適合コマンドモード設定              |    |
| dsi_configcommand        | ER | DSI_Handle_t *hdsi<br>uint32_t lpcmode<br>uint32_t ackactive                                                    | コマンド転送モード設定              |    |
| dsi_configPhyTimer       | ER | DSI_Handle_t *hdsi<br>DSI_PHY_Time_t *ptime                                                                     | DSI-PHY のタイミング設定         |    |
| dsi_configHostTimeout    | ER | DSI_Handle_t *hdsi<br>DSI_HostTimeout_t *ptimeout                                                               | DSI-HOST タイムアウト設定        |    |
| dsi_start                | ER | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                              | DSI モジュール実行開始            |    |
| dsi_stop                 | ER | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                              | DSI モジュール停止              |    |
| dsi_swrite               | ER | DSI_Handle_t *hdsi<br>uint32_t Channel<br>uint32_t Mode<br>uint32_t Param1<br>uint32_t Param2                   | ショートコマンド発行               |    |
| dsi_lwrite               | ER | DSI_Handle_t *hdsi<br>uint32_t Channel<br>uint32_t Mode<br>uint32_t NbParams<br>uint32_t Param1<br>uint8_t *buf | ロングコマンド発行                |    |
| dsi_read                 | ER | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                              | DSI コマンド受信               |    |



|                              |      |                                                                                                        |                       |  |
|------------------------------|------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|--|
|                              |      | uint32_t Channel<br>uint8_t *Array<br>uint32_t Size<br>uint32_t Mode<br>uint32_t DCSmd<br>uint8_t *buf |                       |  |
| dsi_enterULPMData            | ER   | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                     | UPLM 設定(D-PHY PLL 実行) |  |
| dsi_exitULPMData             | ER   | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                     | UPLM 終了(D-PHY PLL 実行) |  |
| dsi_enterULPM                | ER   | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                     | UPLM 設定(D-PHY PLL オフ) |  |
| dsi_exitULPM                 | ER   | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                     | UPLM 設定(D-PHY PLL オフ) |  |
| dsi_startPatternGenerator    | void | DSI_Handle_t *hdsi<br>uint32_t Mode<br>uint32_t Orientation                                            | テストパターン生成開始           |  |
| dsi_stopPatternGenerator     | void | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                     | テストパターン生成終了           |  |
| dsi_setLanePinsConfiguration | ER   | DSI_Handle_t *hdsi<br>uint32_t CustmLane<br>uint32_t Lane<br>uint32_t active                           | カスタムレーン設定             |  |
| dsi_setPHYTiming             | ER   | DSI_Handle_t *hdsi<br>uint32_t timing<br>uint32_t active<br>uint32_t Value                             | PHY タイミング設定           |  |
| dsi_forceTXStopMode          | ER   | DSI_Handle_t *hdsi<br>uint32_t Lane<br>uint32_t active                                                 | クロック、データレーン強制停止       |  |
| dsi_irqhandler               | void | DSI_Handle_t *hdsi                                                                                     | DSI 割込みハンドラ           |  |

表 4.3.6.2.1 DSI ドライバ関数

### 4.3.6.3 設定手順

LCD の初期化手順は以下のフローチャートに従う。

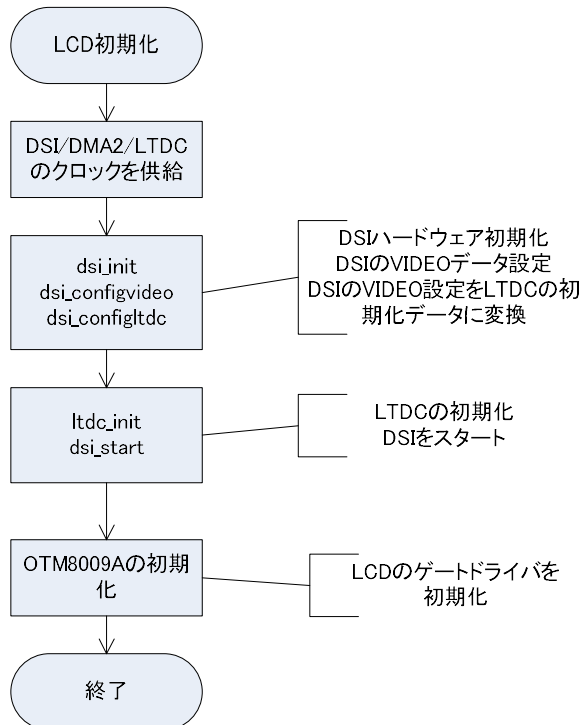


図 4.3.6.3.1 LCD 初期化

### 4.3.7 EMAC

EMAC は、有線インターネット用ドライバである。EMAC ドライバはパケットのインターフェイスとして LWIP 用 PBUF を想定して、設計している。パケット・インターフェイスを修正すれば、他の TCP/IP プロトコル・スタックに対応可能である。

#### 4.3.7.1 データ仕様

EMAC ドライバは初期化用の型として、表 4.3.7.1.1 の EMAC コンフィギュレーション構造体と、ハンドラとして表 4.3.7.1.2 の EMAC ハンドラ型を持つ。EMAC コンフィギュレーション構造体は DESCRIPTOR キューと送受信バッファ等の設定を定義する。EMAC ドライバは、この設定に従って DESCRIPTOR を設定する。

| 番号 | 項目            | 型        | 機能                    |
|----|---------------|----------|-----------------------|
| 1  | packetbufsize | uint32_t | パケットバッファ長             |
| 2  | rxqueecount   | uint32_t | 受信キューの数               |
| 3  | txqueecount   | uint32_t | 送信キューの数               |
| 4  | queebuffer    | void *   | キューバッファ領域へのポインタ       |
| 5  | databuffer    | void *   | データ領域へのポインタ           |
| 6  | semid         | ID       | mdio 用セマフォ ID(LOCK 用) |

表 4.3.7.1.1 EMAC コンフィギュレーション構造体

| 番号 | 項目                          | 型                   | 機能                       |
|----|-----------------------------|---------------------|--------------------------|
| 1  | base                        | uint32_t            | EMAC モジュールベースアドレス        |
| 2  | Init                        | EMAC_Init_t         | EMAC 初期設定値保存領域           |
| 3  | tx_wait                     | uint8_t             | 送信終了待ちフラグ                |
| 4  | intno                       | uint8_t *           | EMAC 割り込み番号              |
| 5  | macid                       | uint8_t             | PORTID 番号 (保存用)          |
| 6  | phy_addr                    | uint8_t             | PHY アドレス番号               |
| 7  | phy_features                | uint32_t            | PHY の機能ステータス             |
| 8  | linkvalue                   | uint32_t            | 要求 LINK 値                |
| 9  | tx_top_desc                 | volatile uint32_t * | 送信キュー(DESCRIPTOR)の先頭アドレス |
| 10 | tx_cur_desc                 | volatile uint32_t * | 現在の送信キューのアドレス            |
| 11 | rx_top_desc                 | volatile uint32_t * | 受信キュー(DESCRIPTOR)の先頭アドレス |
| 12 | rx_cur_desc                 | volatile uint32_t * | 現在の受信キューのアドレス            |
| 13 | emacevent                   | void (*)()          | EMAC 状態のコールバック関数         |
| 14 | phy_opt_init                | void (*)()          | PHY のオプション設定関数           |
| 15 | ifShortPkts                 | uint32_t            | ショートパケットの受信回数            |
| 16 | mmc_tx_irq_n                | uint32_t            | MMC 割り込み MMCTIS の発生回数    |
| 17 | mmc_rx_irq_n                | uint32_t            | MMC 割り込み MMCRIS の発生回数    |
| 18 | mmc_rx_csum_offload_irq_n   | uint32_t            | MMC 割り込み MMCCSUM の発生回数   |
| 19 | irq_receive_pmt_irq_n       | uint32_t            | PMT 割り込みの発生回数            |
| 20 | irq_tx_path_in_lpi_mode_n   | uint32_t            | LPI 割り込み TLPEIN の発生回数    |
| 21 | irq_tx_path_exit_lpi_mode_n | uint32_t            | LPI 割り込み TLPEX の発生回数     |
| 22 | irq_rx_path_in_lpi_mode_n   | uint32_t            | LPI 割り込み RLPIEN の発生回数    |
| 23 | irq_rx_path_exit_lpi_mode_n | uint32_t            | LPI 割り込み RLPIEX の発生回数    |
| 24 | normal_irq_n                | uint32_t            | TX/RX NORMAL 割り込みの発生回数   |
| 25 | fatal_bus_error_irq         | uint32_t            | ABNORMAL/FBI の発生回数       |
| 26 | tx_undeflow_irq             | uint32_t            | ABNORMAL/UNF の発生回数       |
| 27 | tx_jabber_irq               | uint32_t            | ABNORMAL/TJT の発生回数       |
| 28 | tx_early_irq                | uint32_t            | ABNORMAL/ETI の発生回数       |
| 29 | tx_process_stopped_irq      | uint32_t            | ABNORMAL/TPS の発生回数       |

|    |                        |          |                        |
|----|------------------------|----------|------------------------|
| 30 | rx_normal_irq_n        | uint32_t | TX/RX NORMAL/RIE の発生回数 |
| 31 | rx_early_irq           | uint32_t | TX/RX NORMAL/ERI の発生回数 |
| 32 | rx_overflow_irq        | uint32_t | ABNORMAL/OVF の発生回数     |
| 33 | rx_buf_unav_irq        | uint32_t | ABNORMAL/RU の発生回数      |
| 34 | rx_process_stopped_irq | uint32_t | ABNORMAL/RPS の発生回数     |
| 35 | rx_watchdog_irq        | uint32_t | ABNORMAL/RWT の発生回数     |

表 4.3.7.1.2 EMAC ハンドラ型

① packetbufsize

パケットバッファサイズを指定する。キャッシュラインサイズ出なければならない。

② rxquecount

受信用のキュー(DESCRIPTOR)の数を指定する。

③ txquesize

送信用のキュー(DESCRIPTOR)の数を指定する。

④ quebuffer

EMAC で使用するキュー(DESCRIPTOR)領域のポインタを指定する。この領域はキャッシュライン・アドレスでなければならない。quebuffer のバイトサイズは以下の計算による。

$$\text{que\_size} = (\text{rxquecount} + \text{txreqcount}) \times 4$$

⑤ databuffer

EMAC で使用する通信用のバッファ領域のポインタを指定する。この領域はキャッシュライン・アドレスでなければならない。databuffer のバイトサイズは以下の計算による。

$$\text{data\_size} = (\text{rxquecount} + \text{txreqcount}) \times \text{packetbufsize}$$

⑥ semid

PHY との通信時、排他制御を行うためのセマフォ ID。ゼロなら排他制御を行わない。

### 4.3.7.2 インターフェイス仕様

EMAC を用いてイーサネット通信を行うためのドライバ関数は以下の通りである。

| 関数名                | 型              | 引数                                          | 機能                                        | 備考 |
|--------------------|----------------|---------------------------------------------|-------------------------------------------|----|
| emac_init          | EMAC_Handle_t* | ID portid<br>EMAC_Init_t *ini               | 指定ポート ID の EMAC ペリフェラルを初期化し、ハンドラへのポインタを返す |    |
| emac_deinit        | ER             | EMAC_Handle_t* hmac                         | EMAC を未使用状態に戻す                            |    |
| emac_send          | ER             | EMAC_Handle_t* hmac<br>struct emac_pkt *pkt | パケットのデータを送信する                             |    |
| emac_recv_length   | int            | EMAC_Handle_t* hmac                         | 受信パケット長を取り出す                              |    |
| emac_recv          | ER             | EMAC_Handle_t* hmac<br>struct emac_pkt *pkt | 受信パケットを取り出す                               |    |
| emac_start         | ER             | EMAC_Handle_t* hmac<br>uint32_t link        | EMAC と PHY をスタートする                        |    |
| emac_stop          | ER             | EMAC_Handle_t* hmac<br>int disable          | EMAC を停止する                                |    |
| emac_link_detect   | uint16_t       | EMAC_Handle_t* hmac                         | LINK 情報を取り出す                              |    |
| emac_link_mode_set | ER             | EMAC_Handle_t* hmac<br>uint32_t link        | LINK 情報を EMAC に設定する                       |    |
| emac_reset         | ER             | EMAC_Handle_t* hmac                         | EMAC をリセットする                              |    |

|              |      |                   |                  |  |
|--------------|------|-------------------|------------------|--|
|              |      | uint8_t *mac_addr |                  |  |
| emac_hps_isr | void | intptr_t exinf    | EMAC 割込みサービスルーチン |  |

表 4.3.7.2.1 EMAC ドライバ関数

### 4.3.7.3 フローチャート

EMAC ドライバは、TCP/IP プロトコル・スタックから呼び出されることを前提に設計している。TCP/IP プロトコル・スタックとの依存性が高い部分は、送受信のパケットの受け渡し処理である。このドライバでは、LWIP 用の pbuf を使用してパケットを受け渡すことを前提に設計している。

EMAC の初期化フローを図 4.2.7.3.1 に示す。ここで特に注意が必要なのは、EMAC モジュールはリセット後、割り込みマスクが許可に以降するため、必ず、EMAC の割り込みコントローラは割り込み禁止の状態システム起動しなければならない。emac\_init にて EMAC の初期化を行う。このとき、EMAC\_Init\_t 構造体にて、キューや送受信バッファ領域の設定を行う。ST-ETH では、hardware\_init\_hook 関数の MPU 設定で EMAC のデータ領域をノンキャッシュメモリに変更するためキャッシュ制御は不要となる。初期化後、emac\_reset 関数にて EMAC のリセットを行う。この関数は通信中に EMAC のハードエラー等が発生した場合、EMAC のリセットに使用かのである。リセット後、emac\_start 関数にて LINK 情報を設定して、PHY のスタート、EMAC のスタートを設定する。emac\_start を実行しても、LINK していない場合、通信動作を開始できないばかりでなく、PHY の設定が AUTO NEGOTIATION の場合、EMAC の通信設定も確定しない。emac\_link\_detect 関数にて接続情報を取得できる。AUTO NEGOTIATION の場合、接続情報を EMAC に反映するために、emac\_link\_mode\_set 関数を使用する。

送信処理のフローを図 4.3.7.3.2 に示す。pbuf に送信データをつめて、emac\_send 関数を呼び出せばよい。

受信処理のフローを図 4.3.7.3.3 に示す。受信データの有無は、emac\_rcv\_length 関数で受信データサイズを取り出せる。受信データがある場合は、サイズ分の pbuf を用意して emac\_rcv 関数にて、受信データの取得を行う。受信の有無はコールバック関数のイベントでも通知されるので、常に emac\_rcv\_length 関数でポーリングを行う必要はない。

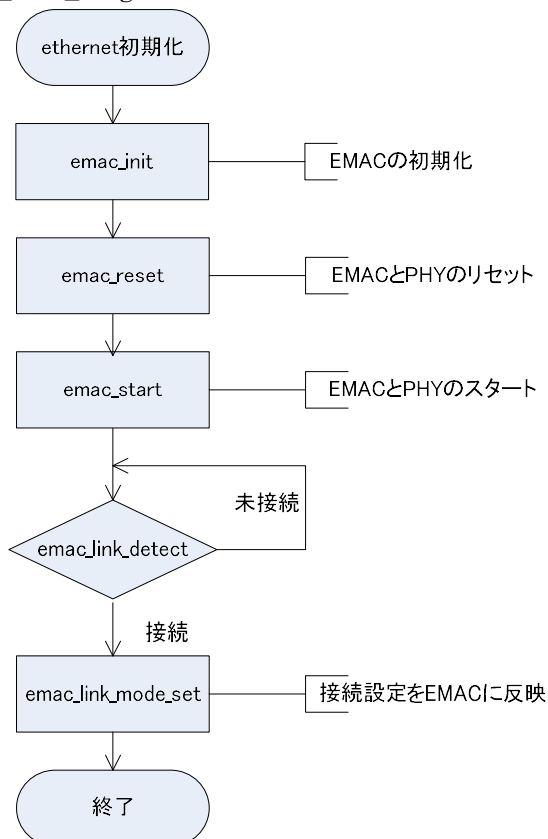


図 4.3.7.3.1 QSPI 初期化

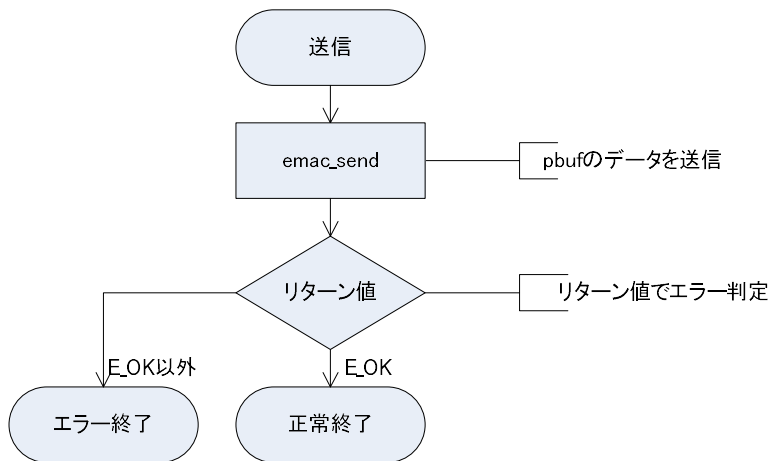


図 4.3.7.3.2 EAC 送信

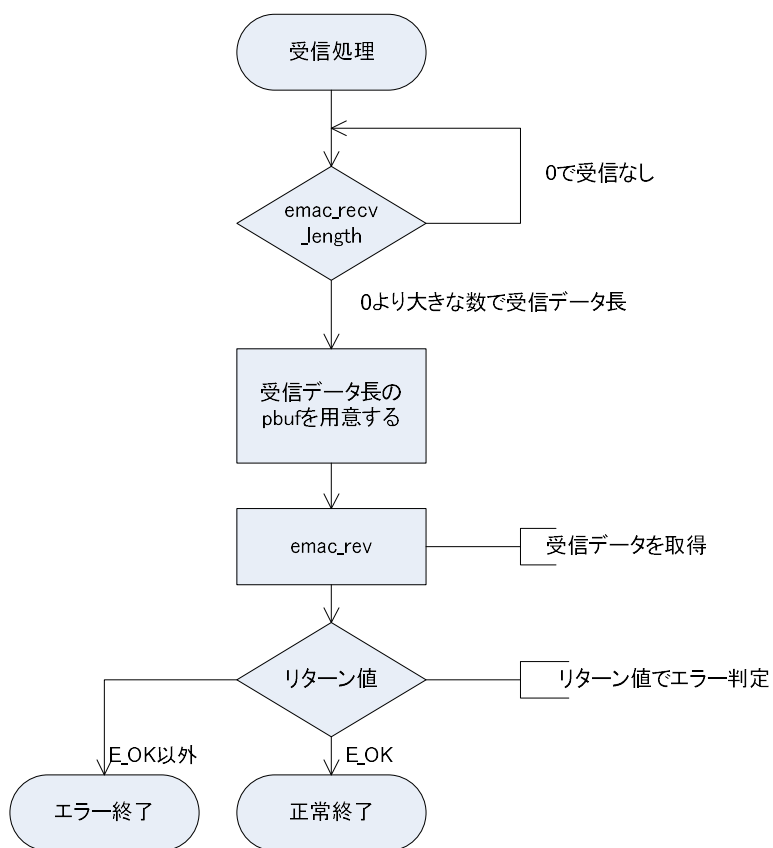


図 4.3.7.3.3 EMAC 受信

図 4.3.7.3.4 に EMAC の終了処理を示す。

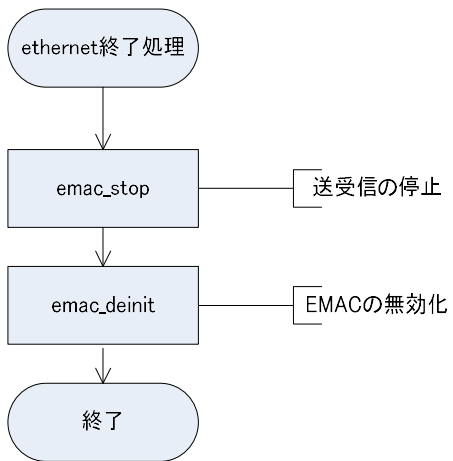


図 4.3.7.3.4 EMAC 終了処理

## 5 タスクモニタ

本章では、標準入出力機能付きのタスクモニタの仕様に関して記載する。

### 5.1 概要

タスクモニタはタスク上で動作し、デバッグ用のコマンドを用いてプラットフォーム部の機能確認やテストを行う。デバックコマンドは設定によりコマンド追加が可能である。これによりアプリケーションでも、アプリケーション用デバックコマンドを追加することができる。タスクモニタの入出力は標準入出力に対して行う、デフォルトの標準入出力は ASP カーネルにて実装されているシリアルデバイスであるが、入出力の切り替えにより、telnet の端末等に切り替えが可能である。

### 5.2 標準入出力

タスクモニタの入出力は標準入出力に対して行う。標準入出力は FILE 型を定義し、入力、出力、エラーの 3 つの FILE へのポインタを以下の名称で定義することで実現する。

- ⑤ stdin
- ⑥ stdout
- ⑦ stderr

FILE 型は表 5.2.1 の構成となる。FILE 型は fread や fwrite でファイルにアクセスする場合のハンドラとして使用される。

| 番号 | 項目          | 型      | 機能                 |
|----|-------------|--------|--------------------|
| 1  | _flags      | int    | ファイル用フラグ           |
| 2  | _file       | int    | ファイル番号             |
| 3  | _func_in    | int    | 1byte 入力コールバック関数   |
| 4  | _func_ins   | int    | n bytes 入力コールバック関数 |
| 5  | _func_out   | void   | 1byte 出力コールバック関数   |
| 6  | _func_outs  | int    | n bytes 出力コールバック関数 |
| 7  | _func_flush | int    | データフラッシュコールバック関数   |
| 8  | _dev        | void * | デバイス構造体へのポインタ      |

表 5.2.1 FILE 型

標準入出力では、以下の関数をサポートする。

| 関数名     | 型   | 引数                                 | 機能                | 備考     |
|---------|-----|------------------------------------|-------------------|--------|
| fgetc   | int | FILE *fp                           | ファイルから 1byte 読み込み |        |
| fgets   | int | char *c<br>FILE *fp                | ファイルから文字列読み込み     |        |
| fputc   | int | int c<br>FILE *fp                  | ファイルに 1byte 書き込み  |        |
| fputs   | int | const char *str<br>FILE *          | ファイルに文字列書き込み      |        |
| putchar | int | int c                              | 1byte 書き込み        |        |
| puts    | int | const char *str                    | 文字列を標準出力に書き込み     |        |
| printf  | int | const char const<br>...            | 標準出力へのプリント        | 結果は項目数 |
| sprintf | int | char *c<br>const char const<br>... | バッファへプリント         | 結果は項目数 |
| scanf   | int | const char const<br>...            | 標準入力からスキャン        | 結果は項目数 |
| sscanf  | int | char *c<br>const char const<br>... | スキャンしバッファにセット     | 結果は項目数 |
| fflush  | int | FILE *fp                           | ファイルのフラッシュ        |        |





|         |        |                                                         |                   |              |
|---------|--------|---------------------------------------------------------|-------------------|--------------|
| fread   | size_t | void *buf<br>size_t len<br>size_t num<br>FILE *fp       | ファイルからデータ読み込み     | 結果は num<br>数 |
| fwrite  | size_t | const void *buf<br>size_t len<br>size_t num<br>FILE *fp | ファイルへデータ書き込み      | 結果は num<br>数 |
| fprintf | int    | FILE *fp<br>const char *const<br>...                    | ファイルへプリント         | 結果は項目<br>数   |
| putc    | int    | int c<br>FILE *fp                                       | fputc と同様         |              |
| getchar | int    |                                                         | 標準入力から 1byte 読み込み |              |
| getc    | int    | FILE *fp                                                | fgetc と同様         |              |

表 5.2.2 サポートしている標準入出力関数

### 5.3 標準デバッグコマンド

タスクモニタは、標準のデバッグコマンドとして以下のコマンドをサポートする。タスクモニタのデバッグコマンドは第 1（カテゴリ）、第 2 の 2 つのコマンドで機能を指定する形をとる。また、コマンドを設定する場合、最初の 1 文字以降を省略可能である。省略名で同一のコマンドがある場合、はじめにディスパッチするコマンドが選択される。

| 第 1 コマンド | 第 2 コマンド  | 引数                       | 機能                        |
|----------|-----------|--------------------------|---------------------------|
| DISPLAY  | BYTE      | start address[hex]       | バイト単位でメモリ DUMP する         |
|          | HALF      | start address[hex]       | 2 バイト単位でメモリ DUMP する       |
|          | WORD      | start address[hex]       | 4 バイト単位でメモリ DUMP する       |
|          | TASK      | -                        | タスクの状態を表示する               |
|          | REGISTER  | -                        | CPU レジスタの内容を表示する          |
| SET      | BYTE      | set address[hex]         | バイト単位で、メモリ内容を変更する         |
|          | HALF      | set address[hex]         | 2 バイト単位で、メモリ内容を変更する       |
|          | WORD      | set address[hex]         | 4 バイト単位で、メモリ内容を変更する       |
|          | COMMAND   | mode[1 or 2]             | デフォルト 2、1 の場合最初の 1 文字のみ比較 |
|          | SERIAL    | portno                   | 標準入出力のシリアルポート番号を変更        |
|          | TASK      | taskid                   | TASK コマンドの対象タスクを指定する      |
| TASK     | ACTIVATE  | -                        | タスクの起動要求(act_tsk)         |
|          | TERMINATE | -                        | タスクを終了する(ter_tsk)         |
|          | SUSPEND   | -                        | タスクの待ち要求(sus_tsk)         |
|          | RESUME    | -                        | タスクの待ち再開(rsm_tsk)         |
|          | RELEASE   | -                        | タスクの待ち解除(rel_wai)         |
|          | WAKEUP    | -                        | タスクの起床(wup_tsk)           |
|          | PRIORITY  | priority                 | タスクの優先度を変更する              |
| LOG      | MODE      | [logmask][lowmask]       | syslog の表示モードを変更する        |
|          | TASK      | [time]                   | タスクの実行状態表示(指定が必要)         |
|          | PORT      | [no][logno][portaddress] | ポートアクセスログ                 |
| HELP     | Arg1      |                          | コマンドヘルプ                   |

表 5.3.1 標準デバッグコマンド

ファイルライブラリが追加された場合、以下のコマンドを追加でサポートする。

| 第 1 コマンド | 第 2 コマンド | 引数    | 機能                 |
|----------|----------|-------|--------------------|
| VOLUME   | FORMAT   | drive | ドライブのフォーマット(未サポート) |
|          | DIR      | path  | ディレクトリの表示          |
|          | MKDIR    | path  | ディレクトリの作成          |
|          | RMDIR    | path  | ディレクトリの消去          |

|  |       |      |         |
|--|-------|------|---------|
|  | ERASE | path | ファイルの消去 |
|--|-------|------|---------|

表 5.3.2 ファイルデバッグコマンド

RTC ドライバをサポートした場合、以下のコマンドを追加でサポートする。

| 第1コマンド | 第2コマンド | 引数             | 機能             |
|--------|--------|----------------|----------------|
| RTC    | DATE   | year month day | 日にちを設定する       |
|        | TIME   | hour min sec   | 時間を設定する        |
|        | CLOCK  | -              | 現在の日にちと時間を表示する |

表 5.3.3 RTC デバッグコマンド

## 5.4 デバッグコマンド拡張

タスクモニタは、コマンドを拡張する機能を持つ。コマンドの拡張は第1（カテゴリ）コマンド単位で追加される。

### 5.4.1 データ仕様

コマンド追加には2つの型を使用する。COMMAND\_INFO 型は第2コマンドの設定を行い、COMMAND\_LINK 型は、複数の COMMAND\_INFO 型をまとめて登録カテゴリを指定する。COMMAND\_LINK 型の pcnext はデバッグコマンドのリンクに使用する、そのため、COMMAND\_LINK は値付きの変数で作成しなければならない。

| 番号 | 項目      | 型            | 機能             |
|----|---------|--------------|----------------|
| 1  | command | const char * | 第2コマンド名        |
| 2  | func    | int_t (*)()  | 第2コマンド関数へのポインタ |

表 5.4.1.1 COMMAND\_INFO 型

| 番号 | 項目          | 型              | 機能                      |
|----|-------------|----------------|-------------------------|
| 1  | pcnext      | COMMAND_LINK * | COMMAND_LINK のチェーン用     |
| 2  | num_command | int            | 第2コマンドの数                |
| 3  | command     | const char *   | 第1（カテゴリ）コマンド名           |
| 4  | func        | int_t (*)()    | カテゴリコマンドの実行関数（通常は NULL） |
| 5  | help        | const char *   | カテゴリの HELP メッセージ        |
| 6  | pcinfo      | COMMAND_INFO * | COMMAND_INFO の配列へのポインタ  |

表 5.4.1.2 COMMAND\_LINK 型

### 5.4.2 インターフェイス仕様

デバッグコマンドの追加は、COMMAND\_LINK のインスタンスへのポインタを引数に以下の関数コールにて追加される。

| 関数名           | 型   | 引数             | 機能            | 備考 |
|---------------|-----|----------------|---------------|----|
| setup_command | int | COMMAND_LINK * | コマンドカテゴリを追加する |    |

表 5.4.2.1 デバッグコマンド追加関数

## 6 API 層

API 層はアプリケーションに対して標準的なインターフェイスを提供する層である。この層はハードウェアや RTOS の仕様に影響されず、一意のインターフェイスを提供することにより、アプリケーションを汎用的に作成することができる。また、C 言語の規約や POSIX のように汎用的な API に準拠すれば、LINUX 等のオープンソースのライブラリを未修整で使用することができる。

### 6.1 概要

ストレージ機能を提供するファイルシステムと時刻の管理を行う時間管理の 2 つの API について説明を行う。

### 6.2 ファイルシステム

ファイルシステムは TOPPERS BASE PLATFORM で提供するストレージ機能である。ファイルシステムは以下の 3 つのモジュールで構成される。

#### ① ファイルライブラリ

C 言語標準のファイル関数をサポートするライブラリ

#### ② ストレージデバイスマネージャー

ストレージデバイスの管理モジュール

#### ③ FATFs

赤松武史氏が開発し、フリーソフトウェアとして公開されている、FAT 仕様準拠のローカルファイルシステム

TOPPERS BASE PLATFORM アプリケーション、ハードウェアを除く部分を供給している。

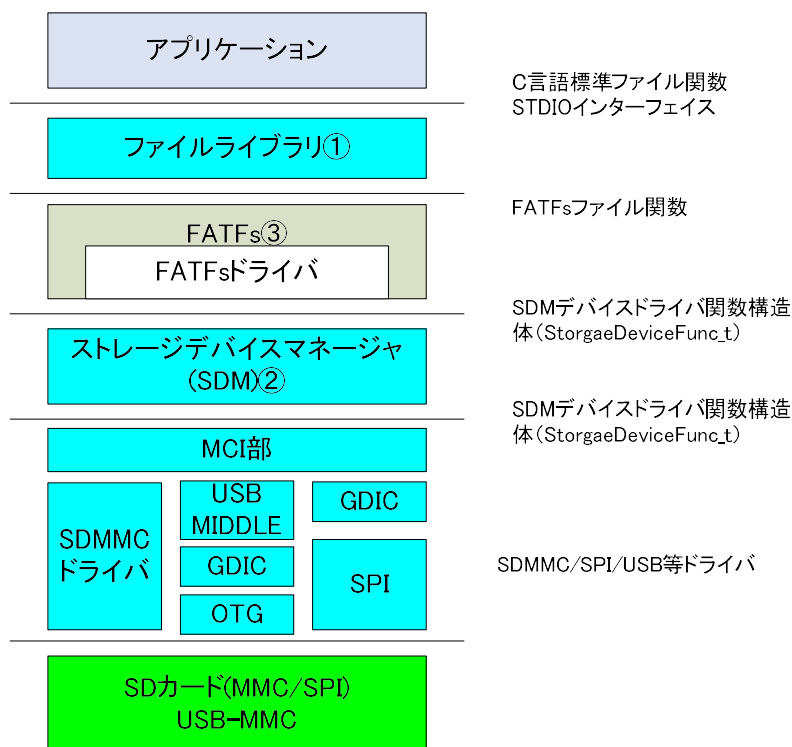


図 6.2.1 ファイルシステムのレイア構造

#### 6.2.1 ファイルライブラリ

ファイルライブラリは標準入出力関数に合わせて、表 6.2.1.1 関数を提供する。これらはC言語上のファイル関数とファイル関係の POSIX 仕様であるが、以下の規定に従って関数の選択を行った。

- ・ C 言語標準のもの (C89,C99)
- ・ POSIX.1-2001 でよく使われるもの

・ LINUX 固有であるが、通常使用に必要なもの

| 関数名      | 型              | 引数                                                                              | 機能                                             | 備考                  |
|----------|----------------|---------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------|---------------------|
| open     | int            | const char *pathname<br>int flags                                               | ファイルのオープン、ファイルディスクリプタを返す                       | エラー時-1 を返す          |
| close    | int            | int fd                                                                          | ファイルのクローズ                                      | 成功 0、失敗-1           |
| fstat    | int            | int fd<br>struct stat *buf                                                      | ファイルの状態を取り出す。読み出しサイズを返す                        | -1 でエラー             |
| lseek    | off_t          | int fd<br>off_t offset<br>int whence                                            | ファイルの読み書き位置を設定する。                              | -1 でエラー             |
| read     | long           | int fd<br>void *buf<br>long count                                               | ファイルからデータを読み出す。読み出しサイズを返す。                     | 0 で終端、-1 でエラー       |
| write    | long           | int fd<br>const void *buf<br>long count                                         | ファイルにデータを書き込む。書き込みサイズを返す。                      | -1 でエラー             |
| mmap     | void *         | void *start<br>size_t length<br>int prot<br>int flags<br>int fd<br>off_t offset | ファイルをメモリ上に配置する                                 | 一部ファイルシステムのみサポート    |
| mumap    | int            | void *start<br>size_t length                                                    | mmap の解除                                       |                     |
| fopen    | FILE*          | const char *name<br>const char *attr                                            | ファイルオープン                                       |                     |
| fclose   | int            | FILE *fp                                                                        | ファイルクローズ                                       |                     |
| fseek    | int            | FILE *fp<br>long offset<br>int whence                                           | ファイルの読み書き位置を設定する                               |                     |
| stat     | int            | const char *name<br>struct stat *buf                                            | ファイルの状態の取出し                                    | 成功 0、失敗-1           |
| lstat    | int            | const char *name<br>struct stat *buf                                            | ファイルの状態の取出し                                    | 成功 0、失敗-1           |
| access   | int            | const char *name<br>int mode                                                    | ファイルの状態の取出し                                    | 成功時 0、その他は-1        |
| mkdir    | int            | const char *name<br>mode_t mode                                                 | ディレクトリの作成                                      | 成功時 0、その他は-1        |
| rmdir    | int            | const char *name                                                                | ディレクトリの削除                                      | 成功時 0、その他は-1        |
| chmod    | int            | const char *name<br>mode_t mode                                                 | ファイルモードの変更                                     | 成功 0、失敗-1           |
| remove   | int            | const char *name                                                                | ファイル削除                                         | 成功 0、失敗-1           |
| unlink   | int            | const char *name                                                                | ファイル削除                                         |                     |
| rename   | int            | const char *oldpath<br>const char *newpath                                      | ファイル名の変更                                       | 成功 0、失敗-1           |
| opendir  | void *         | const char *path                                                                | path に対応したディレクトリストリームをオープンし、ストリームのポインタを返す。     | エラー時 NULL           |
| closedir | int            | void *dir                                                                       | ディレクトリストリームのクローズ                               | 成功 0、失敗-1           |
| readdir  | struct dirent* | void *dir                                                                       | 順番にディレクトリから dirent 構造体を読み、dirp で指されたバッファに格納する。 | POSIX とは I/F 仕様が異なる |

|        |     |                                         |                            |           |
|--------|-----|-----------------------------------------|----------------------------|-----------|
| statfs | int | const char *path<br>struct statfs2*stat | マウントされたファイルシステムについての情報を返す。 | 成功 0、失敗-1 |
|--------|-----|-----------------------------------------|----------------------------|-----------|

表 6.2.1.1 ファイルライブラリ関数

## 6.2.2 Storage Device Manager

Storage Device Manager は、ストレージデバイスとその下で実行される複数のローカルファイルシステムを管理するモジュールである。

### 6.2.2.1 データ仕様

Storage Device Manager は以下の 4 つの型で構成される。最初の 2 つは関数テーブルであり、表 6.2.2.1.1 の StorageDeviceFunc\_t はローカルファイルシステムのデバイスを複数のストレージに対応させるために、関数テーブル化に用いるデバイスファンクションテーブルの型である。実際使用しているローカルファイルシステムが FATFs であるため、FATFs のデバイス I/F の関数テーブルとなっている。表 6.2.2.1.2 の StorageDeviceFileFunc\_t 型は、ファイルライブラリを作成するために、ローカルファイルシステムのファイル関数をテーブル化するための型である。

| 番号 | 項目               | 型        | 機能            |
|----|------------------|----------|---------------|
| 1  | _sdev_sens       | int (*)0 | デバイスセンス関数     |
| 2  | _sdev_diskinit   | int (*)0 | デバイスの初期化関数    |
| 3  | _sdev_diskstatus | int(*)0  | デバイスの状態取出し関数  |
| 4  | _sdev_diskread   | int(*)0  | デバイスブロックリード関数 |
| 5  | _sdev_diskwrite  | int(*)0  | デバイスブロックライト関数 |
| 6  | _sdev_diskioctl  | int(*)0  | デバイス IOCTL 関数 |

表 6.2.2.1.1 StorageDeviceFunc\_t 型

| 番号 | 項目               | 型          | 機能          |
|----|------------------|------------|-------------|
| 1  | _sdevff_opendir  | void *(*)0 | opendir 関数  |
| 2  | _sdevff_closedir | int (*)0   | closedir 関数 |
| 3  | _sdevff_readdir  | int (*)0   | readdir 関数  |
| 4  | _sdevff_mkdir    | int (*)0   | mkdir 関数    |
| 5  | _sdevff_rmdir    | int (*)0   | rmdir 関数    |
| 6  | _sdevff_unlink   | int (*)0   | unlink 関数   |
| 7  | _sdevff_rename   | int (*)0   | rename 関数   |
| 8  | _sdevff_chmod    | int (*)0   | chmod 関数    |
| 9  | _sdevff_stat     | int (*)0   | stat 関数     |
| 10 | _sdevff_statfs   | int (*)0   | statfs 関数   |
| 11 | _sdevff_open     | int (*)0   | open 関数     |
| 12 | _sdevff_close    | int (*)0   | close 関数    |
| 13 | _sdevff_fstat    | int (*)0   | fstat 関数    |
| 14 | _sdevff_lseek    | off_t (*)0 | lseek 関数    |
| 15 | _sdevff_read     | long (*)0  | read 関数     |
| 16 | _sdevff_write    | long (*)0  | write 関数    |
| 17 | _sdevff_mmap     | void *(*)0 | mmap 関数     |

表 6.2.2.1.2 StorageDeviceFunc\_t 型

あとの 2 つはストレージを管理する型で、表 6.2.2.1.3 StorageDevice\_t 型はストレージデバイス自体の情報管理用の型で、表 6.2.2.1.4 StorageDeviceHead\_t 型は StorageDevice\_t 型のインスタンスを管理するヘッダ部である。表 6.2.2.1.5 は StorageDevice\_t 型の \_sdev\_attribute のビット指定値を示す。SDEV\_INSERTCHK がオンになっていないデバイスでは、メディアの挿抜チェックを行わない。この場合、初期化時のメディアの状態でもメディアの有無を決定する。

| 番号 | 項目              | 型                        | 機能          |
|----|-----------------|--------------------------|-------------|
| 1  | _sdev_attribute | uint16_t                 | デバイスの状態     |
| 2  | _sdev_devno     | uint8_t                  | デバイス番号      |
| 3  | _sdev_port      | uint8_t                  | デバイス種別      |
| 4  | _sdev_maxsec    | uint32_t                 | デバイスの最大セクタ数 |
| 5  | _sdev_secsz     | uint32_t                 | デバイスのセクタサイズ |
| 6  | _sdev_instimer  | uint16_t                 | 挿入タイマー      |
| 7  | _sdev_inswait   | uint16_t                 | 挿入時待ち時間     |
| 8  | _sdev_notice    | void (*)0                | 検知コールバック関数  |
| 9  | _sdev_local[4]  | void *                   | ローカルエリア     |
| 10 | pdevf           | StorageDeviceFunc_t      | デバイス関数テーブル  |
| 11 | pdevff          | StorageDeviceFileFunc_t* | ファイル関数テーブル  |

表 6.2.2.1.3 StroageDevice\_t 型

| 番号 | 項目              | 型                 | 機能             |
|----|-----------------|-------------------|----------------|
| 1  | _num_activedev  | uint16_t          | 登録済ストレージデバイスの数 |
| 2  | _sdev_active    | uint8_t           | デバイスマネージャの有効無効 |
| 3  | _default_device | uint8_t           | デフォルトデバイス番号    |
| 4  | _get_datetime   | uint32_t (*)0     | 時刻取出し関数        |
| 5  | _psd            | StorageDevice_t * | ストレージデバイス配列    |

表 6.2.2.1.4 StroageDeviceHead\_t 型

| 定義             | 値       | 内容            |
|----------------|---------|---------------|
| SDEV_ACTIVE    | (1<<15) | デバイスがアクティブの状態 |
| SDEV_INSERTCHK | (1<<14) | 挿入・排出の設定あり    |
| SDEV_CHKREMOVE | (1<<13) | 排出検査を行う       |
| SDEV_ONEEXIT   | (1<<12) | 一度以上排出があった    |
| SDEV_EMPLOY    | (1<<8)  | デバイス動作中       |
| SDEV_ERROR     | (1<<7)  | デバイスエラー       |
| SDEV_DEVNOTUSE | (1<<0)  | デバイス使用不可      |
| SDEV_NOTUSE    | 255     | 使用不可のビット定義    |

表 6.2.2.1.5 \_sdev\_attribute 設定値

## 6.2.2.2 インターフェイス仕様

表 6.2.2.2.1 はストレージデバイスマネージャで使用する関数である。`sdev_init` 関数にてストレージデバイスマネージャは有効となり、`sdev_terminate` 関数で無効となる。この間で、ストレージデバイスの管理を行う。まず、`SDMSSetupDevice` 関数でストレージデバイスの登録を行う。デバイス番号を指定して、この関数を呼び出すと、`ppsdev` にストレージデバイス(`StorageDevice_t`)がセットされて戻る。使用者は、戻されたストレージデバイスに以下の属性等をセットする。

- ① デバイス関数テーブル：デバイスドライバテーブル
- ② ファイル管理テーブル：ローカルファイルシステムに対応したファイル関数テーブル
- ③ 属性：挿抜処理の有無
- ④ ローカルデータ：下位のデバイス等の情報を `_sdev_local` に設定する

ストレージデバイスに挿抜検知は `SDMSense_task` で行うが、デバイスに挿抜検知がない場合は、タスクレベルで検知を行う必要はない。この場合、`SDEV_SENSE_ONETIME` をコンパイルスイッチで定義してビルドすれば関数として設定され、デバイスの登録後、`SDMSense_task(0)`を関数コールすれば、メディアの有無無し処理を行う。`SDMSense_task` では、センス関数として `psdev->pdevf->_sdevf_sense` にてメディアのセンスを行うため、この関数を設定しておく必要がある。

`SDMSense_task` を使用しない場合は、`SDMEmploy` 関数を使って直接メディアの有無を設定することができる。

| 関数名 | 型 | 引数 | 機能 | 備考 |
|-----|---|----|----|----|
|-----|---|----|----|----|



|                     |                   |                                           |                                   |  |
|---------------------|-------------------|-------------------------------------------|-----------------------------------|--|
| sdev_init           | void              | intptr_t exinf                            | ストレージデバイスマネージャを初期化する              |  |
| sdev_terminate      | void              |                                           | ストレージデバイスマネージャを終了する               |  |
| SDMSetupDevice      | ER                | int16_t devno<br>StorageDevice_t **ppsdev | 指定のデバイスを追加する                      |  |
| SDMDeviceNo         | ER_ID             | const char **ppathname                    | パス名からデバイス番号を取り出す。パス名のデバイス名はスキップする |  |
| SDMGetStorageDevice | StorageDevice_t * | int devno                                 | デバイス番号からストレージデバイスへのポインタを取り出す      |  |
| SDMEmploy           | ER                | StorageDevice_t *psdev<br>bool_t sw       | デバイスの動作中(true)、停止中(false)を設定する    |  |
| SDMSence_task       | void              | intptr_t exinf                            | デバイスセンスタスク (関数の場合あり)              |  |

表 6.2.2.2.1 ストレージデバイスマネージャ関数

| 定義                 | 内容                     |
|--------------------|------------------------|
| SDEV_SENSE_ONETIME | SDMSence_task を関数として使用 |
| NUM_STORAGEDEVICE  | ストレージデバイスの数(デフォルトは 4)  |
| DEAFULT_DEVNO      | デフォルトのデバイス番号(通常は 0)    |

表 6.2.2.2.2 コンパイルスイッチ設定値

### 6.2.3 FatFs

PLATFORM V1.X では、FAT12,16,32 用のローカルファイルシステムとして FatFs R0.07a を RTOS 対応のため一部修正して使用している。また、FatFs のデバイスドライバ(diskio.c)に関しては、複数のストレージに対応可能なようにデバイスファンクションテーブルを呼び出す形で改造を行っている。

## 6.3 時間管理

RTC デバイスが有効な場合、時間管理関数が有効となる。時間管理では、2つの型を用いて時刻の管理を行う。

### 6.3.1 データ仕様

表 6.3.1.1 の tm(tm2)構造体は時刻の管理を行う構造体である。tm 構造体はライブラリの time.h 中に定義されている時刻用構造体と同一のものである。tm2 は tm と同一の構造体で、standard device でローカルに定義しているものである。RTC デバイスの時刻処理は tm2 構造体を使用する。もうひとつが types.h 等で定義されている time\_t 型で 1970 年 1 月 1 日からの経過時間を秒で表す。

| 番号 | 項目       | 型   | 機能                 |
|----|----------|-----|--------------------|
| 1  | tm_sec   | int | 秒(0~59)            |
| 2  | tm_min   | int | 分(0~59)            |
| 3  | tm_hour  | int | 時(0~23)            |
| 4  | tm_mday  | int | 月中の日(1~31)         |
| 5  | tm_mon   | int | 月(1~12)            |
| 6  | tm_year  | int | 年：西暦、但し 0 は 1970 年 |
| 7  | tm_wday  | int | 週中の日(0~6)          |
| 8  | tm_yday  | int | 年中の日(1~366)        |
| 9  | tm_isdst | int |                    |

表 6.2.1.1 tm 構造体



### 6.3.2 インターフェイス仕様

tm 構造体と time\_t 型との変換する関数として表 6.3.2.1 に関数を用意する。

| 関数名      | 型           | 引数                                 | 機能                   | 備考 |
|----------|-------------|------------------------------------|----------------------|----|
| mktime   | time_t      | struct tm *ptm                     | tm 構造体を time_t に変換する |    |
| gmtime_r | struct tm * | const time_t *pt<br>struct tm *ptm | time_t を tm 構造体に変換する |    |

表 6.3.2.1 時刻管理関数

## 6.4 USB ミドルウェア

USB ミドルウェアとして、TOPPERS USB MIDDLEWARE を対応する。これは USB OTG デバイス用の USB ホスト、デバイス機能、USB デバイスに対して USB デバイス機能を提供する。

### 6.4.1 USB ホスト機能

USB ホスト機能は、マルチデバイスを対応して HUB クラスに対して複数のクラスを同時管理可能である USB ホストは以下の 5 つのクラスをサポートする。

| クラス名       | ID   | 機能             | アプリとの通信機能             | 備考    |
|------------|------|----------------|-----------------------|-------|
| HUB        | 0x09 | HUB のサポート      |                       |       |
| HID        | 0x03 | MOUSE/KEYBOARD | コールバック関数設定            |       |
| MSC        | 0x08 | USB メモリ        | API による関数コール          |       |
| PRT        | 0x07 | プリンタ           | API による関数コール/コールバック関数 |       |
| CDC/SERIAL | 0x02 | USB シリアル       | API による関数コール/コールバック関数 |       |
| BLUETOOTH  | 0xE0 | BLUETOOTH      | API による関数コール/コールバック関数 | 1.3.1 |

表 6.4.1.1 USB ホストクラス

### 6.4.2 USB デバイス機能

USB デバイス機能は、指定のクラスに対してのデバイス機能を提供する。

| クラス名   | ID   | 機能             | 備考    |
|--------|------|----------------|-------|
| HID    | 0x03 | MOUSE/KEYBOARD |       |
| SERIAL | 0x02 | USB シリアル       |       |
| MSC    | 0x08 | USB メモリ        | 1.4.5 |

表 6.4.1.1 USB デバイスクラス

## 6.5 UI ミドルウェア

UI ミドルウェアとして、グラフィック LCD に対して、図形描画、文字描画を行うインターフェイスを追加する。図形描画の API は GDIC/adafuit\_st7735 の描画関数を使用する。拡張として STM32Cube の BSP で使用している描画関数の rename を用意し、BSP 用のアプリケーションがそのまま使用できるよう考慮する。文字描画は、STM32Cube で用意されたフォントと TOPPERS ECHONET WG で作成した東雲フォントの 2 つの文字環境に対応できるように設計した。

### 6.5.1 UI ディレクトリ

UI ディレクトリ以下に 2 つのフォント環境を用意する。UI 機能を取り込むには Makefile のミドルウェアの設定に以下のインクルードを行えばよい。

```
include $(SRCDIR)/ui/$(UI ディレクトリ)/Makefile.config
```

| フォント           | 1バイトフォント高さ    | 漢字フォント高さ | 備考             |
|----------------|---------------|----------|----------------|
| STM32Cube フォント | 8,12,16,20,24 | なし       |                |
| 東雲フォント         | 9,12,16       | 12,16    | 漢字フォントはファイルで提供 |

表 6.5.1.1 UI ディレクトリ

東雲フォントの漢字ビットマップデータは以下のヘッダを持つ、ファイルとして参照する。TOPPERS BASE PLATFORM(ST)で使用するには、QSPI フラッシュ ROM 上に flash\_file の形でデータを置くことを推奨する。東雲フォント漢字ビットマップファイルの flash\_file 形式の書き込みデータを ui/snfone\_disp/shinonome\_font.bin で提供する。このデータを SD カードまたは USB メモリにコピーし、QSPI ファイル書き込みコマンドを使って QSPI フラッシュに書き込み flash\_file でファイルアクセスする。

なお、QSPI ファイル書き込み、漢字表示のサンプルプログラムを以下に用意している。

OBJ/STM32F723DISCOVERY\_GCC/MON3

漢字フォントをプログラムのデータ領域に置きたい場合は、USE\_ROMFONT コンパイルスイッチを有効にすれば、romfont というグローバル変数として定義される。ROM ファイル機能を使って ROM ファイルに変換すればファイルとしてアクセスができる。

以下に漢字フォントビットマップファイルのヘッダを示す。数値はリトルエンディアンとなる。

| 番号 | 項目             |    | 型            | 機能                             |
|----|----------------|----|--------------|--------------------------------|
| 1  | magic          | 0  | char [4]     | “FONT”                         |
| 2  | name           | 4  | char [32]    | フォント名                          |
| 3  | fsize          | 36 | unsigned int | ファイルサイズ                        |
| 4  | csize          | 40 | unsigned int | ビットマップデータのコード部のバイト数            |
| 5  | isize          | 44 | unsigned int | ビットマップデータのイメージ部のバイト数           |
| 6  | off_cnv_table1 | 48 | unsigned int | UTF-8N 2 バイトコード検索テーブルへのオフセット   |
| 7  | siz_cnv_table1 | 52 | unsigned int | UTF-8N 2 バイトコード検索テーブルへのコード数    |
| 8  | off_cnv_table2 | 56 | unsigned int | UTF-8N 3-1 バイトコード検索テーブルへのオフセット |
| 9  | siz_cnv_table2 | 60 | unsigned int | UTF-8N 3-1 バイトコード検索テーブルへのコード数  |
| 10 | off_cnv_table3 | 64 | unsigned int | UTF-8N 3-2 バイトコード検索テーブルへのオフセット |
| 11 | siz_cnv_table3 | 68 | unsigned int | UTF-8N 3-2 バイトコード検索テーブルへのコード数  |
| 12 | off_2byte_font | 72 | unsigned int | UTF-8N 2 バイトコード+イメージへのオフセット    |
| 13 | siz_2byte_font | 76 | unsigned int | UTF-8N 2 バイトコード+イメージのアイテム数     |
| 14 | off_3byte_font | 80 | unsigned int | UTF-8N 3 バイトコード+イメージへのオフセット    |
| 15 | siz_3byte_font | 84 | unsigned int | UTF-8N 3 バイトコード+イメージのアイテム数     |

表 6.5.1.2 東雲フォントファイルのヘッダ部構造体

## 6.5 STM32Cube ミドルウェア

STM32Cube でサポートするミドルウェアを実行するために、stmcube/Middleware 上に追加となるミドルウェア用ディレクトリを配置する。メインの TOPPERS BASE PLATFORM(ST)でサポートする2つのミドルウェア以外にオプションボードを追加した場合のミドルウェアのプログラムもこのディレクトリに配置する。

### 6.6.1 STM32\_WPAN ディレクトリ

STM32WB 用の BLE 関係のミドルウェアを stmcube/Middleware/ST/STM32\_WPAN 上に配置する。現状の STM32\_WPAN ミドルウェアの対応バージョンは STM32Cube\_FW\_WB\_V1.11.0 である。このミドルウェアは STM32WB の STM32WBxx\_HAL\_Driver に依存性をもつため、いくつかのソースファイルに修正が発生している。TOPPERS BASE PLATFORM(ST)では、修正が発生したファイルのみ



を公開している。STM32Cube\_FW\_WB\_V1.21.0/Middleware/ST/STM32\_WPAN を stmcube/Middleware/ST/にコピー後、修正ファイルを上書きすれば、STM32WB55 で BLE が使用可能になる。

| ファイル名            | ディレクトリ                               | 内容                    | 区分 |
|------------------|--------------------------------------|-----------------------|----|
| serial_if.c      | STM32_WPAN/ble/mesh/Src              | UART ドライバの違いを修正       | 修正 |
| shci.c           | STM32_WPAN/interface/ble_thread/shci | ハードウェアアクセス直接記載部修正     | 修正 |
| tl_mbox.c        | STM32_WPAN/interface/ble_thread/tl   | サブコアとの通信処理の違いを修正      | 修正 |
| cmsis_compiler.h | STM32_WPAN/                          | アプリから移動し一本化           | 追加 |
| hw_if.h          | STM32_WPAN/                          | アプリから移動し一本化           | 追加 |
|                  | STM32_WPAN/                          | アプリから移動し一本化           | 追加 |
| Makefile.config  | STM32_WPAN/                          | STM32_WPAN 用 makefile | 追加 |

表 6.7.1 STM32\_WPAN ミドルウェア追加、修正ファイル

STM32\_WPAN を使用する場合は、以下のユーティリティも必要となるため、STM32Cube\_FW\_WB\_V1.21.0/Utilities からコピーして、asp/stmcube/Utilities/にコピーしなければならない。

| ディレクトリ名   | STM32Cube32 上のパス | 内容              |
|-----------|------------------|-----------------|
| lpm       | Utilities        | LPM モジュール用プログラム |
| sequencer | Utilities        | BLE のシーケンサ      |

表 6.7.2 STM32\_WPM 用のユーティリティ

## 6.6.2 OpenAMP ディレクトリ

STM32MP1 用のコア間通信機能 OpenAMP をサポートするため stmcube/Middleware/Third\_Paty/OpenAMP 上に配置する。OpenAMP はハードウェアに依存する記載はないため（メモリ等にハードウェア上の約束ごとがある）、STM32Cube\_FW\_MP1\_V1.2.0/Middleware/Third\_Party/OpenAMP をコピーし、TOPPERS BASE PLATFORM(ST)で配布された Makefile.config を OpenAMP の直下に置けば、MP1 用の OpenAMP サンプルプログラムが使用可能になる。

## 6.7 ミドルウェア

3rd パーティーで作成したミドルウェアを BASE PLATFORM に取り込む場合、middlewares ディレクトリ上に配置する。STM に対応したミドルウェアは、以下の3つとなる。

| 名称      | 対応バージョン                     | stdint.h の使用 | 備考       |
|---------|-----------------------------|--------------|----------|
| lwIP    | lwip-2.1.3<br>contrib-2.1.0 | なし           | パッチの必要あり |
| jpeg-9b | jpeg-9b                     | なし           |          |
| libmad  | libmad-0.15.1b              | なし           |          |

表 6.7.1 ミドルウェアの対応表

### 6.7.1 lwIP ミドルウェア

TCP/IP スタック lwip の拡張手順について記載する。現状 lwip は対応のバージョンには RTOS 上で実行するには問題のあるソースは PATCH を用意している。

- lwip

3つのパッチ

- contrib

3つのパッチ

ASP カーネル用のドライバを contrib-2.1.0/ports/toppers に追加している。ETHERNET ドライバは lwip の ETHERNET を pdic の emac ドライバに接続を行う。

lwip のプログラム設定手順を以下に記載します。

(1) lwip の Web から以下の ZIP ファイルをダウンロードします。

- lwip-2.1.3.zip
- contrib-2.1.0.zip

- (2) asp/lwip の contrib-2.1.0(ASP カーネル用 ethernet 用ドライバ)を別のディレクトリに移動します。
- (3) lwip-2.1.3.zip と contrib-2.1.0.zip を解凍して、asp/lwip にコピーする。
- (4) 別のディレクトリに退避した contrib-2.1.0 を asp/lwip/contrib-2.1.0 にドラックする。  
(contrib-2.1.0 に ASP カーネル用 ethernet 用ドライバが追加される)
- (5) asp/lwip/patch/contrib-2.1.0 を asp/lwip/contrib-2.1.0 にドラックする。(contrib-2.1.0 用のパッチを反映)
- (6) asp/lwip/patch/lwip-2.1.3 を asp/lwip/lwip-2.1.3 にドラックする。(contrib-2.1.0 用のパッチを反映)

OBJ/SOCFPGA\_CV\_GCC/MAC のサンプルプログラムがビルド可能になります。

### 6.7.2 jpeg-9b ミドルウェア

JPEG ファイルを RGB データに変換するミドルウェア。

### 6.7.3 libmad ミドルウェア

MP3 データを 24-bit PCM に変換するミドルウェア。

## 6.8 RTOS 隠蔽機能

pdic ディレクトリの直下に base\_platform.h インクルードファイルを置く、このファイルは TOPPERS BASE PLATFORM 内の以下のモジュールから参照される。このファイル内に RTOS との API のマクロ化定義を行い。マクロ定義を書き換えることにより、種々の RTOS の API に対応することができる。このマクロを参照するディレクトリは 7.1 共通部に記載。

マクロの記載は一種と二種があり、以下の通り。

| ASP/JSP での記載               |          | ASP3 での記載     |                     |
|----------------------------|----------|---------------|---------------------|
| DELAY_TASK                 | dly_tsk  | DELAY_TASK(t) | dly_tsk((t)*1000U)  |
| SLEEP_TASK                 | slp_tsk  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| TIME_SLEEP_TASK            | tslp_tsk | tslp_tsk(t)   | tslp_tsk((t)+1000U) |
| WAKEUP_TASK                | wup_tsk  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| WAIT_SEMAPHORE             | wai_sem  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| TIME_WAIT_SEMAPHORE        | twai_sem |               |                     |
| SIGNAL_SEMAPHORE           | sig_sem  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| INTERRUPT_SIGNAL_SEMAPHORE | isig_sem | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| LOCK_CPU                   | loc_sem  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| UNLOCK_CPU                 | unl_sem  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| ENABLE_INTERRUPT           | ena_int  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |
| DISABLE_INTERRUPT          | dis_int  | ASP に同じ       | ASP に同じ             |

表 6.8.1 一種 RTOS マクロ定義

| ASP/JSP/ASP3/FMP での記載             |           |
|-----------------------------------|-----------|
| GET_TASK_ID                       | get_tid   |
| ACTIVATE_TASK                     | act_tsk   |
| START_CYCLIC_HANDLER              | sta_cyc   |
| STOP_CYCLIC_HANDLER               | stp_cyc   |
| RECEIVE_DATA_QUEUE                | rev_dtq   |
| TIME_RECEIVE_DATA_QUEUE           | trcv_dtq  |
| POLLING_SEND_DATA_QUEUE           | psnd_dtq  |
| INTERRUPT_POLLING_SEND_DATA_QUEUE | ipsnd_dtq |

表 6.8.2 二種 RTOS マクロ定義

## 7 ファイルの構成

TOPPERS BASE PLATFORM のソースファイル構造について記載する。共通部はファイルシステムやタスクモニタ等共通となる部分について記載する。BASE PLATFORM のソフトウェア部品は asp のベースディレクトリ上に配置する。

### 7.1 共通部

共通部のディレクトリ構成を表 7.1.1 に示す。

| ディレクトリ         | 内容                                                                                            | 備考                      |
|----------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| files          | ファイルシステムのソースとインクルードファイル                                                                       | RTOS 隠蔽化対応              |
| monitor        | タスクモニタと標準入手力のソースとインクルードファイル                                                                   |                         |
| gdic           | GDIC ドライバ                                                                                     | RTOS 隠蔽化対応              |
| pdic           | PDIC ドライバ、STM32xxx にボード依存ドライバを持つ                                                              | RTOS 隠蔽化対応              |
| sysvc          | malloc, calloc, free 関数                                                                       |                         |
| ui             | GLCD に文字、グラフィックデータ表示                                                                          | V1.3.1 以降<br>RTOS 隠蔽化対応 |
| usb            | USB ホスト、デバイスのミドルウェア                                                                           | RTOS 隠蔽化対応              |
| stmcube        | V1.3.1 より Font のみを使用、BSP 部は gdic に移管した<br>(gdic ドライバには、この領域を拡張して使用するものがある)                    |                         |
| jpeg-9b        | JPEG ライブラリ、Web より jpeg-9b をダウンロードセットし、<br>ディレクトリ中の Makefile でライブラリをビルドしてください                  | ソースなし                   |
| libmad-0.15.1b | MAP3 でコードライブラリ、Web より libmad-0.15.1b をダウンロードセットし、<br>ディレクトリ中の Makefile でライブラリをビルドしてください       | ソースなし                   |
| lwip           | lwip プロトコル・スタック、Web より lwip-2.1.2 と contrib-2.1.0<br>をダウンロードセットし、patch ディレクトリ中のソースパッチを行ってください | ソースなし<br>RTOS 隠蔽化対応     |

表 7.1.1 共通部ディレクトリ

pdic の直下に RTOS 隠蔽用のインクルードファイル base\_platform.h を置く。

### 7.2 STM32F4xx ドライバ

STM32F4xx 用ドライバ部、pdic/stm32f4xx にソースファイルがある。

| ファイル       | 内容                                 | 備考     |
|------------|------------------------------------|--------|
| adc.c      | ADC ドライバ・ソースファイル                   |        |
| adc.h      | ADC ドライバ・インクルードファイル                |        |
| device.c   | GPIO, DMA, LED, SW ドライバ・ソースファイル    | Base   |
| device.cfg | LED, SW の RTOS リソースファイル            | Base   |
| device.h   | GPIO, DMA, LED, SW ドライバ・インクルードファイル | Base   |
| i2c.c      | I2C ドライバ・ソースファイル                   |        |
| i2c.h      | I2C ドライバ・インクルードファイル                |        |
| pinmode.c  | Arduino の GPIO ピン設定・ソースファイル        |        |
| pinmode.h  | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル     |        |
| pwm.c      | TIM1/TIM2 用の PWM ドライバ・ソースファイル      | V1.4.3 |
| pwm.h      | TIM1/TIM2 用の PWM ドライバ・インクルードファイル   | V1.4.3 |
| rts.c      | RTS ドライバ・ソースファイル                   |        |
| rts.cfg    | RTS の RTOS リソースファイル                |        |
| rts.h      | RTS ドライバ・インクルードファイル                |        |
| spi.c      | SPI ドライバ・ソースファイル                   |        |
| spi.h      | SPI ドライバ・インクルードファイル                |        |
| usb_otg.c  | USB-OTG ドライバ・ソースファイル               | 144 のみ |
| usb_otg.h  | USB-OTG ドライバ・インクルードファイル            | 144 のみ |

表 7.2.1 STM32F4xx ドライバファイル

### 7.3 STM32L4xx ドライバ

STM32L4xx 用ドライバ部、pdic/stm32l4xx にソースファイルがある。

| ファイル       | 内容                              | 備考   |
|------------|---------------------------------|------|
| adc.c      | ADC ドライバ・ソースファイル                |      |
| adc.h      | ADC ドライバ・インクルードファイル             |      |
| device.c   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    | Base |
| device.cfg | LED,SW の RTOS リソースファイル          | Base |
| device.h   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル | Base |
| i2c.c      | I2C ドライバ・ソースファイル                |      |
| i2c.h      | I2C ドライバ・インクルードファイル             |      |
| pinmode.c  | Arduino の GPIO ピン設定・ソースファイル     |      |
| pinmode.h  | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |      |
| qspi.c     | QSPI ドライバ・ソースファイル               |      |
| qspi.h     | QSPI ドライバ・インクルードファイル            |      |
| rts.c      | RTS ドライバ・ソースファイル                |      |
| rts.cfg    | RTS の RTOS リソースファイル             |      |
| rts.h      | RTS ドライバ・インクルードファイル             |      |
| spi.c      | SPI ドライバ・ソースファイル                |      |
| spi.h      | SPI ドライバ・インクルードファイル             |      |

表 7.3.1 STM32L4xx ドライバファイル

### 7.4 STM32F7xx ドライバ

STM32F7xx 用ドライバ部、pdic/stm32f7xx にソースファイルがある。

| ファイル       | 内容                                              | 備考     |
|------------|-------------------------------------------------|--------|
| adc.c      | ADC ドライバ・ソースファイル                                |        |
| adc.h      | ADC ドライバ・インクルードファイル                             |        |
| clock.c    | RTC デバッグコマンド・ソースファイル                            |        |
| device.c   | GPIO,DMADMA2D,RTC,CHACHE,LED,SW ドライバ・ソースファイル    | Base   |
| device.cfg | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル                      | Base   |
| device.h   | GPIO,DMADMA2D,RTC,CHACHE,LED,SW ドライバ・インクルードファイル | Base   |
| dfsdm.c    | DFSDM 入力ドライバ・ソースファイル                            | 769 のみ |
| dfsdm.h    | DFSDM 入力ドライバ・インクルードファイル                         | 769 のみ |
| dsi.c      | DSI LCD インターフェイス・ソースファイル                        | 769 のみ |
| dsi.h      | DSI LCD インターフェイス・インクルードファイル                     | 769 のみ |
| i2c.c      | I2C ドライバ・ソースファイル                                |        |
| i2c.h      | I2C ドライバ・インクルードファイル                             |        |
| ltde.c     | GLCD ドライバ・ソースファイル                               |        |
| ltde.h     | GLCD インクルード・ソースファイル                             |        |
| mcicmd.h   | ファイルシステム用インクルードファイル                             |        |
| pinmode.c  | Arduino の GPIO ピン設定・ソースファイル                     |        |
| pinmode.h  | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル                  |        |
| qspi.c     | QSPI ドライバ・ソースファイル                               |        |
| qspi.h     | QSPI ドライバ・インクルードファイル                            |        |
| sai.c      | オーディオドライバ・ソースファイル                               |        |
| sai.h      | オーディオドライバ・インクルードファイル                            |        |
| sdmmc.c    | SD-card ドライバ・ソースファイル                            |        |
| sdmmc.cfg  | SD-card ドライバ・RTOS リソースファイル                      |        |



|                 |                               |           |
|-----------------|-------------------------------|-----------|
| sdmmc.h         | SD-card ドライバ・インクルードファイル       |           |
| spi.c           | SPI ドライバ・ソースファイル              |           |
| spi.h           | SPI ドライバ・インクルードファイル           |           |
| stm32f7xx_hal.h | STMCube 連結用インクルードファイル         | 1.3.1 で削除 |
| usb_otg.c       | USB-OTG ドライバ・ソースファイル          |           |
| usb_otg.h       | USB-OTG ドライバ・インクルードファイル       |           |
| emac.c          | EMAC ドライバ・ソースファイル             | 1.4.1 で追加 |
| emac.h          | EMAC ドライバ・インクルードファイル          | 1.4.1 で追加 |
| phyreg.h        | ethernet-phy 設定・インクルードファイル    | 1.4.1 で追加 |
| wifi.e          | ESP32 用 WIFI ドライバ・ソースファイル     | gdic に移動  |
| wifi.h          | ESP32 用 WIFI ドライバ・インクルードファイル  | gdic に移動  |
| wifiuart.c      | WIFI 用 UART 通信ドライバ・ソースファイル    | 1.4.1 で追加 |
| wifiuart.h      | WIFI 用 UART 通信ドライバ・インクルードファイル | 1.4.1 で追加 |
| wifiuart.cfg    | WIFI 用 UART 通信 RTOS リソースファイル  | 1.4.1 で追加 |

表 7.4.1 STM32F7xx ドライバファイル

## 7.5 STM32F0xx ドライバ

STM32F0xx 用ドライバ部、pdic/stm32f0xx にソースファイルがある。

| ファイル        | 内容                              | 備考        |
|-------------|---------------------------------|-----------|
| adc.c       | ADC ドライバ・ソースファイル                |           |
| adc.h       | ADC ドライバ・インクルードファイル             |           |
| clock.c     | RTC デバッグコマンド・ソースファイル            |           |
| device.c    | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    | Base      |
| device.cfg  | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      | Base      |
| device.h    | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル | Base      |
| i2c.c       | I2C ドライバ・ソースファイル                |           |
| i2c.h       | I2C ドライバ・インクルードファイル             |           |
| pinmode.c   | Arduino の GPIO ピン設定・ソースファイル     |           |
| pinmode.h   | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |           |
| rtc.c       | RTS ドライバ・ソースファイル                |           |
| rtc.cfg     | RTS の RTOS リソースファイル             |           |
| rtc.h       | RTS ドライバ・インクルードファイル             |           |
| spi.c       | SPI ドライバ・ソースファイル                |           |
| spi.h       | SPI ドライバ・インクルードファイル             |           |
| stm32f0xx.h | stm32f0xx コアデバイスアドレス定義ファイル      | 1.4.4 で追加 |

表 7.5.1 STM32F0xx ドライバファイル

## 7.6 STM32L0xx ドライバ

STM32L0xx 用ドライバ部、pdic/stm32l0xx にソースファイルがある。

| ファイル       | 内容                              | 備考   |
|------------|---------------------------------|------|
| adc.c      | ADC ドライバ・ソースファイル                |      |
| adc.h      | ADC ドライバ・インクルードファイル             |      |
| clock.c    | RTC デバッグコマンド・ソースファイル            |      |
| device.c   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    | Base |
| device.cfg | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      | Base |
| device.h   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル | Base |
| i2c.c      | I2C ドライバ・ソースファイル                |      |
| i2c.h      | I2C ドライバ・インクルードファイル             |      |
| pinmode.c  | Arduino の GPIO ピン設定・ソースファイル     |      |
| pinmode.h  | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |      |
| rtc.c      | RTS ドライバ・ソースファイル                |      |
| rtc.cfg    | RTS の RTOS リソースファイル             |      |



|              |                            |           |
|--------------|----------------------------|-----------|
| rtc.h        | RTS ドライバ・インクルードファイル        |           |
| spi.c        | SPI ドライバ・ソースファイル           |           |
| spi.h        | SPI ドライバ・インクルードファイル        |           |
| usb_device.c | USB デバイスドライバ・ソースファイル       |           |
| usb_device.h | USB デバイスドライバ・インクルードファイル    |           |
| stm32l0xx.h  | stm32l0xx コアデバイスアドレス定義ファイル | 1.4.4 で追加 |

表 7.6.1 STM32L0xx ドライバファイル

## 7.7 STM32G0xx ドライバ

STM32L0xx 用ドライバ部、pdic/stm32l0xx にソースファイルがある。

| ファイル         | 内容                              | 備考        |
|--------------|---------------------------------|-----------|
| adc.c        | ADC ドライバ・ソースファイル                |           |
| adc.h        | ADC ドライバ・インクルードファイル             |           |
| clock.c      | RTC デバッグコマンド・ソースファイル            |           |
| device.c     | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    | Base      |
| device.cfg   | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      | Base      |
| device.h     | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル | Base      |
| i2c.c        | I2C ドライバ・ソースファイル                |           |
| i2c.h        | I2C ドライバ・インクルードファイル             |           |
| pinmode.c    | Arduino の GPIO ピン設定・ソースファイル     |           |
| pinmode.h    | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |           |
| rtc.c        | RTS ドライバ・ソースファイル                |           |
| rtc.cfg      | RTS の RTOS リソースファイル             |           |
| rtc.h        | RTS ドライバ・インクルードファイル             |           |
| spi.c        | SPI ドライバ・ソースファイル                |           |
| spi.h        | SPI ドライバ・インクルードファイル             |           |
| usb_device.c | USB ドライバ・ソースファイル                | 1.4.3 で追加 |
| usb_device.h | USB ドライバ・インクルードファイル             | 1.4.3 で追加 |
| stm32g0xx.h  | stm32g0xx コアデバイスアドレス定義ファイル      | 1.4.4 で追加 |

表 7.7.1 STM32G0xx ドライバファイル

## 7.8 STM32H7XX ドライバ

STM32H7xx 用ドライバ部、pdic/stm32h7xx にソースファイルがある。このドライバは V1.4.1 での追加である。

| ファイル       | 内容                              | 備考 |
|------------|---------------------------------|----|
| adc.c      | ADC ドライバ・ソースファイル                |    |
| adc.h      | ADC ドライバ・インクルードファイル             |    |
| clock.c    | RTC デバッグコマンド・ソースファイル            |    |
| device.c   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    |    |
| device.cfg | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      |    |
| device.h   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル |    |
| emac.c     | EMAC ドライバ・ソースファイル               |    |
| emac.h     | EMAC ドライバ・インクルードファイル            |    |
| i2c.c      | I2C ドライバ・ソースファイル                |    |
| i2c.h      | I2C ドライバ・インクルードファイル             |    |
| phyreg.h   | ethernet-phy 設定・インクルードファイル      |    |
| pinmode.c  | Arduino の GPIO ピン設定・ソースファイル     |    |
| pinmode.h  | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |    |
| spi.c      | SPI ドライバ・ソースファイル                |    |
| spi.h      | SPI ドライバ・インクルードファイル             |    |

表 7.8.1 STM32H7xx ドライバファイル

## 7.9 STM32G4XX ドライバ

STM32G4xx 用ドライバ部、pdic/stm32g4xx にソースファイルがある。このドライバは V1.4.1 での追加である。

| ファイル         | 内容                              | 備考 |
|--------------|---------------------------------|----|
| adc.c        | ADC ドライバ・ソースファイル                |    |
| adc.h        | ADC ドライバ・インクルードファイル             |    |
| clock.c      | RTC デバッグコマンド・ソースファイル            |    |
| device.c     | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    |    |
| device.cfg   | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      |    |
| device.h     | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル |    |
| i2c.c        | I2C ドライバ・ソースファイル                |    |
| i2c.h        | I2C ドライバ・インクルードファイル             |    |
| pinmode.c    | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |    |
| pinmode.h    | SPI ドライバ・ソースファイル                |    |
| rtc.c        | RTS ドライバ・ソースファイル                |    |
| rtc.cfg      | RTS の RTOS リソースファイル             |    |
| rtc.h        | RTS ドライバ・インクルードファイル             |    |
| spi.c        | SPI ドライバ・インクルードファイル             |    |
| spi.h        | SPI ドライバ・インクルードファイル             |    |
| usb_device.c | USB デバイスドライバ・ソースファイル            |    |
| usb_device.h | USB デバイスドライバ・インクルードファイル         |    |

表 7.9.1 STM32G4xx ドライバファイル

## 7.10 STM32WBXX ドライバ

STM32WBxx 用ドライバ部、pdic/stm32wbxx にソースファイルがある。このドライバは V1.4.1 での追加である。

| ファイル           | 内容                              | 備考       |
|----------------|---------------------------------|----------|
| adc.c          | ADC ドライバ・ソースファイル                |          |
| adc.h          | ADC ドライバ・インクルードファイル             |          |
| clock.c        | RTC デバッグコマンド・ソースファイル            |          |
| device.c       | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    |          |
| device.cfg     | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      |          |
| device.h       | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル |          |
| i2c.c          | I2C ドライバ・ソースファイル                |          |
| i2c.h          | I2C ドライバ・インクルードファイル             |          |
| pinmode.c      | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |          |
| pinmode.h      | SPI ドライバ・ソースファイル                |          |
| rtc.c          | RTS ドライバ・ソースファイル                |          |
| rtc.cfg        | RTS の RTOS リソースファイル             |          |
| rtc.h          | RTS ドライバ・インクルードファイル             |          |
| spi.c          | SPI ドライバ・インクルードファイル             |          |
| spi.h          | SPI ドライバ・インクルードファイル             |          |
| usb_device.c   | USB デバイスドライバ・ソースファイル            |          |
| usb_device.h   | USB デバイスドライバ・インクルードファイル         |          |
| wakeup_timer.c | WAKEUP タイマードライバ・ソースファイル         |          |
| wakeup_timer.h | WAKEUP タイマードライバ・インクルードファイル      |          |
| wifi.c         | ESP32 用 WIFI ドライバ・ソースファイル       | gdic に移動 |
| wifi.h         | ESP32 用 WIFI ドライバ・インクルードファイル    | gdic に移動 |



|              |                                 |        |
|--------------|---------------------------------|--------|
| wifiuart.c   | WIFI 用 UART 通信ドライバ・ソースファイル      | V1.4.2 |
| wifiuart.cfg | WIFI 用 UART 通信ドライバ・リソースファイル     | V1.4.2 |
| wifiuart.h   | WIFI 用 UART 通信ドライバ・インクルードファイル   | V1.4.2 |
| pwm.c        | PWM ドライバ・ソースファイル (TIM1,TIM2 限定) | V1.4.2 |
| pwm.h        | PWM ドライバ・インクルードファイル             | V1.4.2 |

表 7.10.1 STM32WBxx ドライバファイル

## 7.11 STM32MP1XX ドライバ

STM32MP1xx 用ドライバ部、pdic/stm32mp1xx にソースファイルがある。このドライバは V1.4.2 での追加である。

| ファイル       | 内容                              | 備考 |
|------------|---------------------------------|----|
| device.c   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    |    |
| device.cfg | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      |    |
| device.h   | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル |    |
| i2c.c      | I2C ドライバ・ソースファイル                |    |
| I2c.h      | I2C ドライバ・インクルードファイル             |    |
| pinmode.c  | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |    |
| pinmode.h  | SPI ドライバ・ソースファイル                |    |
| spi.c      | SPI ドライバ・インクルードファイル             |    |
| spi.h      | SPI ドライバ・インクルードファイル             |    |

表 7.11.1 STM32MP1xx ドライバファイル

## 7.12 STM32L5XX ドライバ

STM32L5xx 用ドライバ部、pdic/stm32l5xx にソースファイルがある。このドライバは V1.5.0 での追加である。

| ファイル         | 内容                              | 備考 |
|--------------|---------------------------------|----|
| device.c     | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・ソースファイル    |    |
| device.cfg   | RTS,LED,SW の RTOS リソースファイル      |    |
| device.h     | GPIO,DMA,LED,SW ドライバ・インクルードファイル |    |
| i2c.c        | I2C ドライバ・ソースファイル                |    |
| i2c.h        | I2C ドライバ・インクルードファイル             |    |
| pinmode.c    | Arduino の GPIO ピン設定・インクルードファイル  |    |
| pinmode.h    | SPI ドライバ・ソースファイル                |    |
| spi.c        | SPI ドライバ・インクルードファイル             |    |
| spi.h        | SPI ドライバ・インクルードファイル             |    |
| usb_device.c | USB デバイスドライバ・ソースファイル            |    |
| usb_device.h | USB デバイスドライバ・インクルードファイル         |    |

表 7.12.1 STM32L5xx ドライバファイル

## 7.13 GDIC ドライバ

ディレクトリ gdic 以下に標準の TOPPERS BASE PLATFORM で提供する GDIC ドライバを示す。GDIC ドライバは PDIC に依存性し、デバイスに依存した機能を提供する。GDIC ドライバはオプション追加により拡張が可能である。

| ディレクトリ     | 内容                                                            | 備考 |
|------------|---------------------------------------------------------------|----|
| usb_otg    | usb_otg(DWC2-OTG ドライバ)上に位置し、USB ミドルウェアに OTG 機能を提供する           |    |
| usb_device | usb_device(ST 社 USB デバイス IP)上に位置し、USB ミドルウェアに USB デバイス機能を提供する |    |
| spi_driver | SPI インターフェイスの SD カード用ドライバ、ファイルシステムに                           |    |

|                    |                                                        |                  |
|--------------------|--------------------------------------------------------|------------------|
|                    | SD カードドライバを提供する                                        |                  |
| adafruit_st7735    | SPI インターフェイスの Adafruit 1.8"LCD に対して、グラフィック API を提供する   |                  |
| adafruit_st7789    | SPI インターフェイスの Adafruit1.54"LCD に対して、グラフィック API を提供する   | 1.4.1            |
| adafruit_ILI9341   | SPI インターフェイスの Adafruit 2.4"LCD に対して、グラフィック API を提供する   | 1.4.1            |
| aqm0802_st7032     | I2C インターフェイスの AQM0802 キャラクタ LCD に対して、キャラクタ表示 API を提供する |                  |
| adafruit_ssd1306   | I2C インターフェイスの OLED に対して、グラフィック API を提供                 | 1.5.0            |
| aqm1284_st7565     | SPI インターフェイスの AQM1284 に対して、グラフィック API を提供する            | 1.3.1            |
| bleshield2.1       | Arduino BLE Shield2.1 に対して、BLE-API を提供する               | 1.3.1            |
| esp32              | <del>ESP32-UART WIFI 機能を提供する</del>                     | <del>1.4.4</del> |
| picow              | PICOW-UART WIFI 機能を提供する                                | 1.5.0            |
| stlcd_otm8009a     | ST 用 otm8009a に対して、LCD 用 API を提供する                     | 1.3.1            |
| stlcd_st7789h2     | ST 用 st7789h2 に対して、LCD 用 API を提供する                     | 1.3.1            |
| stlcd_rk043fn48h   | ST 用 rk043fn48h に対して、LCD 用 API を提供                     | 1.3.1            |
| stts_ft06x06       | ST 用 ft06x06 に対して、タッチパネル用 API を提供する                    | 1.3.1            |
| stts_ft5336        | ST 用 ft5336 に対して、タッチパネル用 API を提供する                     | 1.3.1            |
| adafruitst_stmp610 | Adafruit 2.4"LCD 用 stmp610 に対して、タッチパネル用 API を提供する      | 1.4.1            |
| studio_wm8994      | ST 用 wm8994 に対して、オーディオ用 API を提供する                      | 1.3.1            |
| flash_file         | QSPI フラッシュ上のデータを読み出し専用ファイルとしてアクセスする機能を提供する             | 1.3.1            |
| rom_file           | ROM 上のデータを読み出し専用ファイルとしてアクセスする機能を提供する                   | 1.4.1            |
| daytime            | ソフトウェアの RTC 機能                                         | 1.5.0            |

表 7.13.1 GDIC ディレクトリ

## 8 変更履歴詳細

ソース公開を行った v1.3.0 以降の変更履歴詳細を記載する。

| version | date       | functions                                                        |
|---------|------------|------------------------------------------------------------------|
| 1.4.0   | 06/22/2018 | spi-SD-HC カードの不具合対応(プログラムのみ)                                     |
|         | 06/25/2018 | リードオンリーの fopen で open エラーとならない不具合対応(プログラムのみ)                     |
|         | 07/05/2018 | usb host SERIAL/PRT 送受信を並行処理できるよう修正<br>usb host BLUETOOTH クラス対応  |
|         | 07/31/2018 | gdic/stlcd_otm8009a:gdic/stts_ft07x07:gdic/staudio_wm8994 を追加    |
|         | 08/07/2018 | STM32F723 Discovery ボード対応、gdic/stlcd_st7789h2 を追加                |
|         | 08/31/2018 | SYM32L4R5 Nucleo-144 ボードの対応                                      |
|         | 09/06/2018 | 図 3.1 を TEB001 に修正                                               |
|         | 09/11/2018 | gdic/stlcd_rk043fn48h:gdic/stts_ft5336 を追加、stmcube の BSP ドライバを削除 |
|         | 10/17/2018 | ui ディレクトリ、gdic/flash_file:gdic/aqm1284_st7565 を追加                |
|         | 11/01/2018 | gdic/bleshield2.1 を追加                                            |
|         | 11/07/2018 | WATCH DOC ドライバの対応                                                |
|         | 01/23/2019 | STM32G071 Nucleo-64 ボードの対応                                       |
| 1.4.1   | 03/23/2019 | STM-BSP を削除                                                      |
|         | 04/05/2019 | gdic/adafruit_ILI9341 を追加                                        |
|         | 07/28/2019 | STM32L4R5 の USB が動作可能に変更                                         |
|         | 08/14/2019 | STM32H743 Nucleo-144 ボードの対応                                      |
|         | 11/07/2019 | TLSF2.4.6 アロケータ・フリーを繰り返すとアロケータ領域の先頭 8 バイトが破壊される問題の暫定対策           |
|         | 12/03/2019 | ROM ファイル機能を GDIC に追加。ui/snfont_disp に漢字フォントをプログラムデータとして取り込み機能を追加 |
|         | 12/23/2019 | STM32G474/431 Nucleo-64 ボードの対応                                   |
|         | 03/16/2020 | STM32WB44 Nucleo ボードの対応                                          |
|         | 03/31/2020 | メモリヒープの libc/LOCAL HEAP 対応                                       |
|         | 04/18/2020 | ESP32 用 WIFI ドライバを STM32F7xx 用に追加                                |
|         | 05/11/2020 | IWHI 1.54" LCD シールド(TEB002)の記載を追加                                |
| 1.4.2   | 06/22/2020 | STM32WBXX に WIFI ドライバを拡張/BLE モジュール StmcubeV1.7.0 対応              |
|         | 09/29/2020 | STM32MP157C-DK2 用に OpenAMP の対応                                   |
|         | 11/03/2020 | ファイルシステムで long name を使用しない設定を可能にする                               |
|         | 01/24/2021 | STM32WBXX に PWM ドライバ追加                                           |
|         | 04/03/2021 | BLE モジュール StmcubeV1.11.0 対応(差分のみリリース)                            |
|         | 05/24/2021 | lwip と STMCube ミドルウェアの設定方法を記載。                                   |
|         | 06/01/2021 | STM32_WPAN 用のユーティリティを追加。                                         |
| 1.4.3   | 08/21/2021 | STM32F401 nucleo 用 TIM1/2 PWM ドライバを追加と USB D 対応                  |
|         | 10/30/2021 | STM32G0B1 nucleo-64 ボードを対応                                       |
|         | 12/08/2021 | RTOS のサービス・コール隠蔽機能を追加                                            |
|         | 01/05/2022 | BLE モジュール StmcubeV1.12.0 対応(差分のみリリース)                            |
|         | 01/14/2022 | STM32WB15 nucleo ボードを対応                                          |
| 1.4.4   | 10/16/2022 | STM32F4XX 用 PWM ドライバに deinit 関数を追加                               |
|         | 11/04/2022 | STM-USB デバイスの CDC のエンドポイントの不具合を修正                                |
|         | 11/19/2022 | USB Device HID 使用時に Win10 でデータを送れない問題の対応、USB 隠蔽化を再修正             |

**TOPPERS**

|       |            |                                                                                  |
|-------|------------|----------------------------------------------------------------------------------|
|       | 12/12/2022 | Cortex-M0 と M0+のデバイスアドレス定義ファイルを pdic に追加                                         |
|       | 03/14/2023 | gdic に esp32 を追加                                                                 |
|       | 04/13/2023 | lwip を 2.1.3 にバージョンアップ                                                           |
| 1.4.5 | 7/13/2023  | lwIP の OPTTEST 用 TCPIP ロック機能を追加                                                  |
|       | 10/26/2023 | ネットワークモニタ用に標準出力処理の変更                                                             |
|       | 12/12/2023 | USB デバイスに MSC を追加                                                                |
|       | 01/12/2024 | STM32WB のミドルウェア対応バージョンを 1.12 から 1.18 にアップ                                        |
| 1.4.6 | 02/27/2024 | STM32WB55 の ble_remote アプリの Nucleo に対応可能に修正、コンパイル時のワーニング対応(stddev.c, sddiskio.c) |
| 1.5.0 | 06/11/2024 | itron.h の参照をやめる                                                                  |
|       | 07/01/2024 | カーネルの stdint.h 型定義の対応(3.4 項を追加)、サンプルアプリの最適化                                      |
|       | 08/14/2024 | タスクモニタの最適化、FreeRTOS ベースの asp カーネル用に使用可能に修正                                       |
|       | 09/13/2024 | STM32L552 NUCLEO-144 ボードを対応                                                      |
|       | 12/08/2024 | PICO-W を使った WIFI シールドの対応、ESP32 を使ったシールドは削除                                       |
|       | 12/31/2024 | STM32WB のミドルウェア対応バージョンを 1.18 から 1.21 にアップ                                        |
|       | 04/22/2025 | gdic/daytime を追加                                                                 |
|       | 06/12/2025 | gdic/adafruit_ssd1306 ドライバを追加                                                    |
|       |            |                                                                                  |
|       |            |                                                                                  |
|       |            |                                                                                  |
|       |            |                                                                                  |

## Appendix A STM32F401RE Nucleo

STM32F401RE Nucleo のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                  |
|---------------|---------|-------|------------|---------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -          | -                   |
|               | 2       | IOREF | -          | 3.3V Ref            |
|               | 3       | RESET | NRST       | RESET               |
|               | 4       | +3V3  | -          | 3.3V input/output   |
|               | 5       | +5V   | -          | 5V output           |
|               | 6       | GND   | -          | Ground              |
|               | 7       | GND   | -          | Ground              |
|               | 8       | VIN   | -          | Power input         |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0        | ADC1_0              |
|               | 2       | A1    | PA1        | ADC1_1              |
|               | 3       | A2    | PA4        | ADC1_4              |
|               | 4       | A3    | PB0        | ADC1_8              |
|               | 5       | A4    | PC1 or PB9 | ADC1_11 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PC0 or PB8 | ADC1_10 or I2C1_SCL |

表 A.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK               |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO              |
|                | 4       | D11   | PA7     | TIM1_CH1N or SPI1_MOSI |
|                | 3       | D10   | PB6     | TIM4_CH1 or SPI1_CS    |
|                | 2       | D9    | PC7     | TIM3_CH2               |
|                | 1       | D8    | PA9     | -                      |
|                | 8       | D7    | PA8     | -                      |
| CN9<br>digital | 7       | D6    | PB10    | TIM2_CH3               |
|                | 6       | D5    | PB4     | TIM3_CH1               |
|                | 5       | D4    | PB5     | -                      |
|                | 4       | D3    | PB3     | TIM2_CH2               |
|                | 3       | D2    | PA10    | -                      |
|                | 2       | D1    | PA2     | USART2_TX              |
|                | 1       | D0    | PA3     | USART2_RX              |

表 A.1.2 右 Arduino connector 設定

### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    | Arduino D6  |
|          |        | SDA | PB3     | Arduino D3  |
| 3        | I2C3   | SCL | PA8     | Arduino D7  |
|          |        | SDA | PB4     | Arduino D6  |

表 A.2.1 I2C 接続ピン

### (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |



|   |      |      |      |             |
|---|------|------|------|-------------|
|   |      | MOSI | PA7  | Arduino D11 |
| 2 | SPI2 | SCK  | PB13 |             |
|   |      | MISO | PB14 |             |
|   |      | MOSI | PB15 |             |

表 A.3.1 SPI 接続ピン

#### (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |

表 A.4.1 ADC ポート割り当て

#### (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection             |
|----------|--------|-----|---------|------------------------|
| 1        | USART2 | TX  | PA2     | Arduino D1/ ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PA3     | Arduino D0/ ST-LINK RX |
| 2        | USART1 | TX  | PA9     | Arduino D8             |
|          |        | RX  | PA10    | Arduino D2             |

表 A.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

Adafruit 1.8" TFT Shield 動作

RedBear BLE Shield2.1 動作

## Appendix B STM32F4 Discovery

STM32F446RE Nucleo のボード依存仕様を記載する。

#### (1) Arduino connectors 定義

コネクタなし

#### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     |            |
|          |        | SDA | PB9     |            |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |            |
|          |        | SDA | PB11    |            |
| 3        | I2C3   | SCL | PA8     |            |
|          |        | SDA | PC9     |            |

表 B.2.1 I2C 接続ピン

#### (3) SPI

STM32F401RE Nucleo に同じ

#### (4) ADC

STM32F401RE Nucleo に同じ

#### (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART2 | TX  | PA2     |            |
|          |        | RX  | PA3     |            |

表 B.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

USB-OTG FULL-HOST サポート

## Appendix C STM32F746 Discovery

STM32F746 Discovery のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                 |
|---------------|---------|-------|------------|--------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -          | -                  |
|               | 2       | IOREF | -          | 3.3V Ref           |
|               | 3       | RESET | NRST       | RESET              |
|               | 4       | +3V3  | -          | 3.3V input/output  |
|               | 5       | +5V   | -          | 5V output          |
|               | 6       | GND   | -          | Ground             |
|               | 7       | GND   | -          | Ground             |
|               | 8       | VIN   | -          | Power input        |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0        | ADC3_0             |
|               | 2       | A1    | PF10       | ADC3_8             |
|               | 3       | A2    | PF9        | ADC3_7             |
|               | 4       | A3    | PF8        | ADC3_6             |
|               | 5       | A4    | PF7 or PB9 | ADC3_5 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PF6 or PB8 | ADC3_4 or I2C1_SCL |

表 C.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PI1     | SPI2_SCK               |
|                | 5       | D12   | PB14    | SPI2_MISO              |
|                | 4       | D11   | PB15    | TIM12_CH2 or SPI2_MOSI |
|                | 3       | D10   | PI0     | TIM5_CH4 or SPI2_NSS   |
|                | 2       | D9    | PA15    | TIM2_CH1               |
|                | 1       | D8    | PI2     | -                      |
| CN9<br>degital | 8       | D7    | PI3     | -                      |
|                | 7       | D6    | PH6     | TIM12_CH1              |
|                | 6       | D5    | PA8     | TIM1_CH1               |
|                | 5       | D4    | PG7     | -                      |
|                | 4       | D3    | PB4     | TIM3_CH1               |
|                | 3       | D2    | PG6     | -                      |
|                | 2       | D1    | PC6     | USART6_TX              |
|                | 1       | D0    | PC7     | USART6_RX              |

表 C.1.2 右 Arduino connector 設定

### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection           |
|----------|--------|-----|---------|----------------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15          |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14          |
| 2        | I2C2   | SCL | PH1     |                      |
|          |        | SDA | PH0     |                      |
| 3        | I2C3   | SCL | PH7     | ボード内 : Audio/Tp デバイス |
|          |        | SDA | PH8     | ボード内 : Audio/Tp デバイス |

表 C.2.1 I2C 接続ピン

### (3) SPI

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | SPI1   | SCK | PA5     |            |

|   |      |      |      |             |
|---|------|------|------|-------------|
| 2 | SPI2 | MISO | PA6  |             |
|   |      | MOSI | PA7  |             |
|   |      | SCK  | PI1  | Arduino D13 |
|   |      | MISO | PB14 | Arduino D12 |
|   |      | MOSI | PB15 | Arduino D11 |

表 C.3.1 SPI 接続ピン

#### (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 C.4.1 ADC ポート割り当て

#### (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART1 | TX  | PA9     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PB7     | ST-LINK RX |
| 2        | USART6 | TX  | PC6     | Arduino D1 |
|          |        | RX  | PC7     | Arduino D0 |

表 C.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

RTC ドライバを使用可能

USB-OTG HS ポートサポート、但し、オーディオと並行動作させると動作不安定

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC 動作、LCD 不安定、SD カード通信できず

RedBear BLE Shield2.1 : 未評価

lwip 動作

## Appendix D STM32F446RE Nucleo-64

STM32F446RE Nucleo-64 のボード依存仕様を記載する。

#### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                    |
|---------------|---------|-------|------------|-----------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -          | -                     |
|               | 2       | IOREF | -          | 3.3V Ref              |
|               | 3       | RESET | NRST       | RESET                 |
|               | 4       | +3V3  | -          | 3.3V input/output     |
|               | 5       | +5V   | -          | 5V output             |
|               | 6       | GND   | -          | Ground                |
|               | 7       | GND   | -          | Ground                |
|               | 8       | VIN   | -          | Power input           |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0        | ADC123_0              |
|               | 2       | A1    | PA1        | ADC123_1              |
|               | 3       | A2    | PA4        | ADC12_4               |
|               | 4       | A3    | PB0        | ADC12_8               |
|               | 5       | A4    | PC1 or PB9 | ADC123_11 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PC0 or PB8 | ADC123_10 or I2C1_SCL |

図 D.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能       |
|----------------|---------|-------|---------|----------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD     |
|                | 7       | GND   | -       | Ground   |

|                |   |     |      |                         |
|----------------|---|-----|------|-------------------------|
| CN9<br>digital | 6 | D13 | PA5  | SPI1_SCK                |
|                | 5 | D12 | PA6  | SPI1_MISO               |
|                | 4 | D11 | PA7  | TIM14_CH1N or SPI1_MOSI |
|                | 3 | D10 | PB6  | TIM4_CH1 or SPI1_CS     |
|                | 2 | D9  | PC7  | TIM8_CH2                |
|                | 1 | D8  | PA9  | -                       |
|                | 8 | D7  | PA8  | -                       |
|                | 7 | D6  | PB10 | TIM2_CH3                |
|                | 6 | D5  | PB4  | TIM3_CH1                |
|                | 5 | D4  | PB5  | -                       |
|                | 4 | D3  | PB3  | TIM2_CH2                |
|                | 3 | D2  | PA10 | -                       |
|                | 2 | D1  | PA2  | USART2_TX               |
|                | 1 | D0  | PA3  | USART2_RX               |

図 D.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    | Arduino D6  |
|          |        | SDA | PB3     | Arduino D3  |
| 3        | I2C3   | SCL | PA8     | Arduino D7  |
|          |        | SDA | PC9     |             |

表 D.2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

STM32F401RE Nucleo に同じ

## (4) ADC

STM32F401RE Nucleo に同じ

## (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection             |
|----------|--------|-----|---------|------------------------|
| 1        | USART2 | TX  | PA2     | Arduino D1/ ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PA3     | Arduino D0/ ST-LINK RX |

表 D.5.1 UART ポート割り当て

## (6) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield 動作

RedBear BLE Shield2.1 動作

# Appendix E STM32F446ZE Nucleo-144

STM32F446ZE Nucleo-144 のボード依存仕様を記載する。

## (1) Arduino connectors 定義

| CN No.       | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                |
|--------------|---------|-------|---------|-------------------|
| CN6<br>power | 1       | NC    | -       | -                 |
|              | 2       | IOREF | -       | 3.3V Ref          |
|              | 3       | RESET | NRST    | RESET             |
|              | 4       | +3V3  | -       | 3.3V input/output |
|              | 5       | +5V   | -       | 5V output         |
|              | 6       | GND   | -       | Ground            |

|               |   |     |             |                       |
|---------------|---|-----|-------------|-----------------------|
| CN8<br>analog | 7 | GND | -           | Ground                |
|               | 8 | VIN | -           | Power input           |
|               | 1 | A0  | PA3         | ADC123_IN3            |
|               | 2 | A1  | PC0         | ADC123_IN10           |
|               | 3 | A2  | PC3         | ADC123_IN13           |
|               | 4 | A3  | PF3         | ADC3_IN9              |
|               | 5 | A4  | PF5 or PB9  | ADC3_IN15 or I2C1_SDA |
|               | 6 | A5  | PF10 or PB8 | ADC3_IN8 or I2C1_SCL  |

図 E.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                      |
|----------------|---------|-------|------------|-------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8        | I2C1_SCL                |
|                | 9       | D14   | PB9        | I2C1_SDA                |
|                | 8       | AREF  | -          | AVDD                    |
|                | 7       | GND   | -          | Ground                  |
|                | 6       | D13   | PA5        | SPI1_SCK                |
|                | 5       | D12   | PA6        | SPI1_MISO               |
|                | 4       | D11   | PA7 or PB5 | TIM14_CH1N or SPI1_MOSI |
|                | 3       | D10   | PD14       | TIM4_CH3 or SPI1_CS     |
|                | 2       | D9    | PD15       | TIM4_CH4                |
|                | 1       | D8    | PF12       | -                       |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PF13       | -                       |
|                | 7       | D6    | PE9        | TIM1_CH1                |
|                | 6       | D5    | PE11       | TIM1_CH2                |
|                | 5       | D4    | PF14       | -                       |
|                | 4       | D3    | PE13       | TIM1_CH3                |
|                | 3       | D2    | PF15       | -                       |
|                | 2       | D1    | PG14       | USART6_TX               |
|                | 1       | D0    | PG9        | USART6_RX               |

図 E.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |             |
|          |        | SDA | PB3     |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PA8     |             |
|          |        | SDA | PC9     |             |

表 E.2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    |             |
|          |        | MISO | PB14    |             |
|          |        | MOSI | PB15    |             |

表 E.3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |

|   |      |
|---|------|
| 3 | ADC3 |
|---|------|

表 E.4.1 ADC ポート割り当て

#### (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART3 | TX  | PD8     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PD9     | ST-LINK RX |
| 2        | USART6 | TX  | PG14    | Arduino D1 |
|          |        | RX  | PG9     | Arduino D0 |

表 E.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

RTC ドライバを使用可能

USB-OTG FULL ポートサポート

Adafruit 1.8" TFT Shield 動作

RedBear BLE Shield2.1 動作しない

Bluetooth ドングル正常動作しない

## Appendix F STM32F746ZG Nucleo-144

STM32F746ZGT6 Nucleo-144 のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin     | 機能                    |
|---------------|---------|-------|-------------|-----------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -           | -                     |
|               | 2       | IOREF | -           | 3.3V Ref              |
|               | 3       | RESET | NRST        | RESET                 |
|               | 4       | +3V3  | -           | 3.3V input/output     |
|               | 5       | +5V   | -           | 5V output             |
|               | 6       | GND   | -           | Ground                |
|               | 7       | GND   | -           | Ground                |
|               | 8       | VIN   | -           | Power input           |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA3         | ADC123_IN3            |
|               | 2       | A1    | PC0         | ADC123_IN10           |
|               | 3       | A2    | PC3         | ADC123_IN13           |
|               | 4       | A3    | PF3         | ADC3_IN9              |
|               | 5       | A4    | PF5 or PB9  | ADC3_IN15 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PF10 or PB8 | ADC3_IN8 or I2C1_SCL  |

図 E.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                      |
|----------------|---------|-------|------------|-------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8        | I2C1_SCL                |
|                | 9       | D14   | PB9        | I2C1_SDA                |
|                | 8       | AREF  | -          | AVDD                    |
|                | 7       | GND   | -          | Ground                  |
|                | 6       | D13   | PA5        | SPI1_SCK                |
|                | 5       | D12   | PA6        | SPI1_MISO               |
|                | 4       | D11   | PA7 or PB5 | TIM14_CH1N or SPI1_MOSI |
|                | 3       | D10   | PD14       | TIM4_CH3 or SPI1_CS     |
|                | 2       | D9    | PD15       | TIM4_CH4                |
|                | 1       | D8    | PF12       | -                       |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PF13       | -                       |
|                | 7       | D6    | PE9        | TIM1_CH1                |
|                | 6       | D5    | PE11       | TIM1_CH2                |
|                | 5       | D4    | PF14       | -                       |

|  |   |    |      |           |
|--|---|----|------|-----------|
|  | 4 | D3 | PE13 | TIM1_CH3  |
|  | 3 | D2 | PF15 | -         |
|  | 2 | D1 | PG14 | USART6_TX |
|  | 1 | D0 | PG9  | USART6_RX |

図 F.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |             |
|          |        | SDA | PB3     |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PA8     |             |
|          |        | SDA | PC9     |             |

表 F.2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    |             |
|          |        | MISO | PB14    |             |
|          |        | MOSI | PB15    |             |

表 F.3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 F.4.1 ADC ポート割り当て

## (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART3 | TX  | PD8     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PD9     | ST-LINK RX |
| 2        | USART6 | TX  | PG14    | Arduino D1 |
|          |        | RX  | PG9     | Arduino D0 |

表 F.5.1 UART ポート割り当て

## (6) その他

RTC ドライバを使用可能

USB-OTG FULL ポートサポート

Adafruit 1.8" TFT Shield : SD カードは SPIDRIVER がないので未確認

RedBear BLE Shield2.1 動作しない

lwip 動作

# Appendix G STM32F767ZIT6 Nucleo-144

STM32F767ZIT6T6 Nucleo-144 のボード依存仕様を記載する。

## (1) Arduino connectors 定義

| CN No. | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能 |
|--------|---------|-------|---------|----|
| CN6    | 1       | NC    | -       | -  |



|            |   |       |             |                       |
|------------|---|-------|-------------|-----------------------|
| power      | 2 | IOREF | -           | 3.3V Ref              |
|            | 3 | RESET | NRST        | RESET                 |
|            | 4 | +3V3  | -           | 3.3V input/output     |
|            | 5 | +5V   | -           | 5V output             |
|            | 6 | GND   | -           | Ground                |
|            | 7 | GND   | -           | Ground                |
|            | 8 | VIN   | -           | Power input           |
| CN8 analog | 1 | A0    | PA3         | ADC123_IN3            |
|            | 2 | A1    | PC0         | ADC123_IN10           |
|            | 3 | A2    | PC3         | ADC123_IN13           |
|            | 4 | A3    | PF3         | ADC3_IN9              |
|            | 5 | A4    | PF5 or PB9  | ADC3_IN15 or I2C1_SDA |
|            | 6 | A5    | PF10 or PB8 | ADC3_IN8 or I2C1_SCL  |

図 G.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.      | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                      |
|-------------|---------|-------|------------|-------------------------|
| CN5 digital | 10      | D15   | PB8        | I2C1_SCL                |
|             | 9       | D14   | PB9        | I2C1_SDA                |
|             | 8       | AREF  | -          | AVDD                    |
|             | 7       | GND   | -          | Ground                  |
|             | 6       | D13   | PA5        | SPI1_SCK                |
|             | 5       | D12   | PA6        | SPI1_MISO               |
|             | 4       | D11   | PA7 or PB5 | TIM14_CH1N or SPI1_MOSI |
|             | 3       | D10   | PD14       | TIM4_CH3 or SPI1_CS     |
|             | 2       | D9    | PD15       | TIM4_CH4                |
|             | 1       | D8    | PF12       | -                       |
| CN9 digital | 8       | D7    | PF13       | -                       |
|             | 7       | D6    | PE9        | TIM1_CH1                |
|             | 6       | D5    | PE11       | TIM1_CH2                |
|             | 5       | D4    | PF14       | -                       |
|             | 4       | D3    | PE13       | TIM1_CH3                |
|             | 3       | D2    | PF15       | -                       |
|             | 2       | D1    | PG14       | USART6_TX               |
|             | 1       | D0    | PG9        | USART6_RX               |

図 G.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PH1     |             |
|          |        | SDA | PH0     |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PH7     |             |
|          |        | SDA | PH8     |             |
| 4        | I2C4   | SCL | PD12    |             |
|          |        | SDA | PB13    |             |

表 G.2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    |             |
|          |        | MISO | PB14    |             |

|  |  |      |      |  |
|--|--|------|------|--|
|  |  | MOSI | PB15 |  |
|--|--|------|------|--|

表 G.3.1 SPI 接続ピン

#### (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 G.4.1 ADC ポート割り当て

#### (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART3 | TX  | PD8     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PD9     | ST-LINK RX |
| 2        | USART6 | TX  | PG14    | Arduino D1 |
|          |        | RX  | PG9     | Arduino D0 |

表 G.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

RTC ドライバを使用可能

USB-OTG FULL ポートサポート

Adafruit 1.8" TFT Shield : SD カードは SPIDRIVER がないので未確認

RedBear BLE Shield2.1 動作しない

lwip 動作

## Appendix H STM32F769NIH6 Discovery

STM32F769NHH6 Discovery のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                   |
|---------------|---------|-------|------------|----------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -          | -                    |
|               | 2       | IOREF | -          | 3.3V Ref             |
|               | 3       | RESET | NRST       | RESET                |
|               | 4       | +3V3  | -          | 3.3V input/output    |
|               | 5       | +5V   | -          | 5V output            |
|               | 6       | GND   | -          | Ground               |
|               | 7       | GND   | -          | Ground               |
|               | 8       | VIN   | -          | Power input          |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA6        | ADC1_IN6             |
|               | 2       | A1    | PA4        | ADC1_IN4             |
|               | 3       | A2    | PC2        | ADC1_IN12            |
|               | 4       | A3    | PF10       | ADC3_IN8             |
|               | 5       | A4    | PF8 or PB9 | ADC3_IN6 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PF9 or PB8 | ADC3_IN7 or I2C1_SCL |

図 H.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PA12    | SPI2_SCK               |
|                | 5       | D12   | PB14    | SPI2_MISO              |
|                | 4       | D11   | PB15    | TIM12_CH2 or SPI2_MOSI |

|                |   |     |      |                     |
|----------------|---|-----|------|---------------------|
| CN9<br>digital | 3 | D10 | PA11 | TIM1_CH4 or SPI2_CS |
|                | 2 | D9  | PH6  | TIM12_CH1           |
|                | 1 | D8  | PJ4  | -                   |
|                | 8 | D7  | PI3  | -                   |
|                | 7 | D6  | PF7  | TIM11_CH1           |
|                | 6 | D5  | PC8  | TIM3_CH3            |
|                | 5 | D4  | PJ0  | -                   |
|                | 4 | D3  | PF6  | TIM10_CH1           |
|                | 3 | D2  | PJ1  | -                   |
|                | 2 | D1  | PC6  | USART6_TX           |
|                | 1 | D0  | PC7  | USART6_RX           |

図 H.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PH1     |             |
|          |        | SDA | PH0     |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PH7     |             |
|          |        | SDA | PH8     |             |
| 4        | I2C4   | SCL | PD12    |             |
|          |        | SDA | PB7     |             |

表 H.2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     |             |
|          |        | MISO | PA6     |             |
|          |        | MOSI | PA7     |             |
| 2        | SPI2   | SCK  | PA12    | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PB14    | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PB15    | Arduino D11 |

表 H.3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 H.4.1 ADC ポート割り当て

## (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART1 | TX  | PA9     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PA10    | ST-LINK RX |
| 2        | USART6 | TX  | PC6     | Arduino D1 |
|          |        | RX  | PC7     | Arduino D0 |

表 H.5.1 UART ポート割り当て

## (6) その他

RTC ドライバを使用可能

USB-OTG HIGH ポートサポート

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC 動作、LCD 不安定、SD カード通信できず

RedBear BLE Shield2.1 動作しない

ボード上の問題で lwip は動作しない

## Appendix I STM32F091 Nucleo-64

STM32F091RCT6 Nucleo-64 のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                   |
|---------------|---------|-------|------------|----------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -          | -                    |
|               | 2       | IOREF | -          | 3.3V Ref             |
|               | 3       | RESET | NRST       | RESET                |
|               | 4       | +3V3  | -          | 3.3V input/output    |
|               | 5       | +5V   | -          | 5V output            |
|               | 6       | GND   | -          | Ground               |
|               | 7       | GND   | -          | Ground               |
|               | 8       | VIN   | -          | Power input          |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0        | ADC_IN0              |
|               | 2       | A1    | PA1        | ADC_IN1              |
|               | 3       | A2    | PA4        | ADC_IN4              |
|               | 4       | A3    | PB0        | ADC_IN8              |
|               | 5       | A4    | PC1 or PB9 | ADC_IN11 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PC0 or PB8 | ADC_IN10 or I2C1_SCL |

図 I.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK               |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO              |
|                | 4       | D11   | PA7     | TIM17_CH1 or SPI1_MOSI |
|                | 3       | D10   | PB6     | TIM16_CH1 or SPI1_CS   |
|                | 2       | D9    | PC7     | TIM3_CH2               |
|                | 1       | D8    | PA9     | - or UART1_TX          |
|                | 8       | D7    | PA8     | -                      |
| CN9<br>digital | 7       | D6    | PB10    | TIM2_CH3               |
|                | 6       | D5    | PB4     | TIM3_CH1               |
|                | 5       | D4    | PB5     | -                      |
|                | 4       | D3    | PB3     | TIM2_CH2               |
|                | 3       | D2    | PA10    | - or UART1_RX          |
|                | 2       | D1    | PA2     | USART2_TX              |
|                | 1       | D0    | PA3     | USART2_RX              |

図 I.1.2 右 Arduino connector 設定

### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |             |
|          |        | SDA | PB11    |             |

表 I.2.1 I2C 接続ピン

### (3) SPI

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK | PA5     | Arduino D13 |

|   |      |      |      |             |
|---|------|------|------|-------------|
| 2 | SPI2 | MISO | PA6  | Arduino D12 |
|   |      | MOSI | PA7  | Arduino D11 |
|   |      | SCK  | PB13 |             |
|   |      | MISO | PB14 |             |
|   |      | MOSI | PB15 |             |

表 I.3.1 SPI 接続ピン

#### (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |

表 I.4.1 ADC ポート割り当て

#### (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART2 | TX  | PA2     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PA3     | ST-LINK RX |
| 2        | USART1 | TX  | PA9     | Arduino D8 |
|          |        | RX  | PA10    | Arduino D2 |

表 I.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD 動作、SD カード通信できず

RedBear BLE Shield2.1 動作

## Appendix J STM32L073 Nucleo-64

STM32L073RZT6 Nucleo-64 のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                   |
|---------------|---------|-------|------------|----------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -          | -                    |
|               | 2       | IOREF | -          | 3.3V Ref             |
|               | 3       | RESET | NRST       | RESET                |
|               | 4       | +3V3  | -          | 3.3V input/output    |
|               | 5       | +5V   | -          | 5V output            |
|               | 6       | GND   | -          | Ground               |
|               | 7       | GND   | -          | Ground               |
|               | 8       | VIN   | -          | Power input          |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0        | ADC_IN0              |
|               | 2       | A1    | PA1        | ADC_IN1              |
|               | 3       | A2    | PA4        | ADC_IN4              |
|               | 4       | A3    | PB0        | ADC_IN8              |
|               | 5       | A4    | PC1 or PB9 | ADC_IN11 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PC0 or PB8 | ADC_IN10 or I2C1_SCL |

図 J.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK               |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO              |
|                | 4       | D11   | PA7     | TIM22_CH2 or SPI1_MOSI |

|                |   |     |      |                |
|----------------|---|-----|------|----------------|
| CN9<br>digital | 3 | D10 | PB6  | SPI1_CS        |
|                | 2 | D9  | PC7  | TIM3_CH2       |
|                | 1 | D8  | PA9  | - or USART1_TX |
|                | 8 | D7  | PA8  | -              |
|                | 7 | D6  | PB10 | TIM2_CH3       |
|                | 6 | D5  | PB4  | TIM3_CH1       |
|                | 5 | D4  | PB5  | -              |
|                | 4 | D3  | PB3  | TIM2_CH2       |
|                | 3 | D2  | PA10 | - or USART1_RX |
|                | 2 | D1  | PA2  | USART2_TX      |
|                | 1 | D0  | PA3  | USART2_RX      |

図 J.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |             |
|          |        | SDA | PB11    |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PA8     | Arduino D7  |
|          |        | SDA | PB4     | Arduino D6  |

表 J.2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    |             |
|          |        | MISO | PB14    |             |
|          |        | MOSI | PB15    |             |

表 J.3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |

表 J.4.1 ADC ポート割り当て

## (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART2 | TX  | PA2     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PA3     | ST-LINK RX |
| 2        | USART1 | TX  | PA9     | Arduino D8 |
|          |        | RX  | PA10    | Arduino D2 |

表 J.5.1 UART ポート割り当て

## (6) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD、SD カード動作

RedBear BLE Shield2.1 動作

# Appendix K STM32L476 Nucleo-64

STM32L476RGT6 Nucleo-64 のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin    | 機能                     |
|---------------|---------|-------|------------|------------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -          | -                      |
|               | 2       | IOREF | -          | 3.3V Ref               |
|               | 3       | RESET | NRST       | RESET                  |
|               | 4       | +3V3  | -          | 3.3V input/output      |
|               | 5       | +5V   | -          | 5V output              |
|               | 6       | GND   | -          | Ground                 |
|               | 7       | GND   | -          | Ground                 |
|               | 8       | VIN   | -          | Power input            |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0        | ADC12_IN5              |
|               | 2       | A1    | PA1        | ADC12_IN6              |
|               | 3       | A2    | PA4        | ADC12_IN9              |
|               | 4       | A3    | PB0        | ADC12_IN15             |
|               | 5       | A4    | PC1 or PB9 | ADC123_IN2 or I2C1_SDA |
|               | 6       | A5    | PC0 or PB8 | ADC123_IN1 or I2C1_SCL |

図 K.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK               |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO              |
|                | 4       | D11   | PA7     | TIM17_CH1 or SPI1_MOSI |
|                | 3       | D10   | PB6     | TIM4_CH1 or SPI1_CS    |
|                | 2       | D9    | PC7     | TIM3_CH2               |
|                | 1       | D8    | PA9     | - or USART1_TX         |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PA8     | -                      |
|                | 7       | D6    | PB10    | TIM2_CH3               |
|                | 6       | D5    | PB4     | TIM3_CH1               |
|                | 5       | D4    | PB5     | -                      |
|                | 4       | D3    | PB3     | TIM2_CH2               |
|                | 3       | D2    | PA10    | - or USART1_RX         |
|                | 2       | D1    | PA2     | USART2_TX              |
|                | 1       | D0    | PA3     | USART2_RX              |

図 K.1.2 右 Arduino connector 設定

### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |             |
|          |        | SDA | PB11    |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PC0     | Arduino A5  |
|          |        | SDA | PC1     | Arduino A4  |

表 K.2.1 I2C 接続ピン

### (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    |             |



|   |      |      |      |  |
|---|------|------|------|--|
| 3 | SPI3 | MISO | PB14 |  |
|   |      | MOSI | PB15 |  |
|   |      | SCK  | PC10 |  |
|   |      | MISO | PC11 |  |
|   |      | MOSI | PC12 |  |

表 K.3.1 SPI 接続ピン

#### (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 K.4.1 ADC ポート割り当て

#### (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART2 | TX  | PA2     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PA3     | ST-LINK RX |
| 2        | USART1 | TX  | PA9     | Arduino D8 |
|          |        | RX  | PA10    | Arduino D2 |

表 K.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD は動作、SD カードは動作せず

RedBear BLE Shield2.1 動作

## Appendix L STM32L476 Discovery

STM32L473VGT6 Discovery のボード依存仕様を記載する。

#### (1) Arduino connectors 定義

コネクタなし

#### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |             |
|          |        | SDA | PB11    |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PC0     | Arduino A5  |
|          |        | SDA | PC1     | Arduino A4  |

表 L.2.1 I2C 接続ピン

#### (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    |             |
|          |        | MISO | PB14    |             |
|          |        | MOSI | PB15    |             |
| 3        | SPI3   | SCK  | PC10    |             |
|          |        | MISO | PC11    |             |
|          |        | MOSI | PC12    |             |

表 L.3.1 SPI 接続ピン

(4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 L.4.1 ADC ポート割り当て

(5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART2 | TX  | PD5     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PD6     | ST-LINK RX |
| 2        | USART1 | TX  | PB6     |            |
|          |        | RX  | PB7     |            |

表 L.5.1 UART ポート割り当て

(6) その他

RTC ドライバを使用可能

## Appendix M STM32F723 Discovery

STM32F723IEK6 Discovery のボード依存仕様を記載する。

(1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                |
|---------------|---------|-------|---------|-------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -       | -                 |
|               | 2       | IOREF | -       | 3.3V Ref          |
|               | 3       | RESET | NRST    | RESET             |
|               | 4       | +3V3  | -       | 3.3V input/output |
|               | 5       | +5V   | -       | 5V output         |
|               | 6       | GND   | -       | Ground            |
|               | 7       | GND   | -       | Ground            |
|               | 8       | VIN   | -       | Power input       |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA6     | ADC1_IN6          |
|               | 2       | A1    | PA4     | ADC1_IN4          |
|               | 3       | A2    | PC4     | ADC1_IN14         |
|               | 4       | A3    | PF10    | ADC3_IN8          |
|               | 5       | A4    | PC1     | ADC1_IN10         |
|               | 6       | A5    | PC0     | ADC1_IN11         |

図 M.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PH4     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PH5     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK               |
|                | 5       | D12   | PB4     | SPI1_MISO              |
|                | 4       | D11   | PB5     | TIM17_CH1 or SPI1_MOSI |
|                | 3       | D10   | PA1     | NSS1                   |
|                | 2       | D9    | PH6     | TIM12_CH1              |
|                | 1       | D8    | PE4     | -                      |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PE3     | -                      |
|                | 7       | D6    | PE6     | TIM9_CH2               |
|                | 6       | D5    | PB0     | TIM3_CH3               |

|  |   |    |     |           |
|--|---|----|-----|-----------|
|  | 5 | D4 | PH3 | -         |
|  | 4 | D3 | PE5 | TIM9_CH1  |
|  | 3 | D2 | PC5 | -         |
|  | 2 | D1 | PA2 | USART2_TX |
|  | 1 | D0 | PA3 | USART2_RX |

図 M.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | wm8994      |
|          |        | SDA | PB9     | wm8994      |
| 2        | I2C2   | SCL | PH4     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PH5     | Arduino D14 |
| 3        | I2C3   | SCL | PA8     | ft06x06     |
|          |        | SDA | PH8     | ft06x06     |

表 M2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PH4     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PH5     | Arduino D11 |

表 M3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 M.4.1 ADC ポート割り当て

## (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART6 | TX  | PC6     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PC7     | ST-LINK RX |
| 2        | USART2 | TX  | PA2     | TX/D1      |
|          |        | RX  | PA2     | RX/D0      |

表 M.5.1 UART ポート割り当て

## (6) その他

RTC ドライバを使用可能

USB-OTG FULL ポートサポート、HIGH ポートは動作しない

# Appendix N STM32F4R5 Nucleo-144

STM32L4R5ZIT6 Nucleo-144 のボード依存仕様を記載する。

## (7) Arduino connectors 定義

| CN No.       | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                |
|--------------|---------|-------|---------|-------------------|
| CN6<br>power | 1       | NC    | -       | -                 |
|              | 2       | IOREF | -       | 3.3V Ref          |
|              | 3       | RESET | NRST    | RESET             |
|              | 4       | +3V3  | -       | 3.3V input/output |
|              | 5       | +5V   | -       | 5V output         |
|              | 6       | GND   | -       | Ground            |

|               |   |     |     |             |
|---------------|---|-----|-----|-------------|
| CN8<br>analog | 7 | GND | -   | Ground      |
|               | 8 | VIN | -   | Power input |
|               | 1 | A0  | PA3 | ADC12_IN8   |
|               | 2 | A1  | PC0 | ADC123_IN1  |
|               | 3 | A2  | PC3 | ADC123_IN14 |
|               | 4 | A3  | PC1 | ADC123_IN2  |
|               | 5 | A4  | PC4 | ADC12_IN13  |
|               | 6 | A5  | PC5 | ADC12_IN14  |

図 N.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                      |
|----------------|---------|-------|---------|-------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL                |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA                |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                    |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                  |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK                |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO               |
|                | 4       | D11   | PA7     | TIM_E_PWM1 or SPI1_MOSI |
|                | 3       | D10   | PD14    | SPI1_CS/TIM4_CH3        |
|                | 2       | D9    | PD15    | TIM4_CH4                |
|                | 1       | D8    | PF12    | -                       |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PF13    | -                       |
|                | 7       | D6    | PE9     | TIM1_CH1                |
|                | 6       | D5    | PE11    | TIM1_CH2                |
|                | 5       | D4    | PF14    | -                       |
|                | 4       | D3    | PE13    | TIM1_CH3                |
|                | 3       | D2    | PF15    | -                       |
|                | 2       | D1    | PD8     | USART3_TX               |
|                | 1       | D0    | PD9     | USART3_RX               |

図 N.1.2 右 Arduino connector 設定

#### (8) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    | -           |
|          |        | SDA | PB11    | -           |
| 3        | I2C3   | SCL | PC0     | -           |
|          |        | SDA | PC1     | -           |

表 M2.1 I2C 接続ピン

#### (9) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | B13     | -           |
|          |        | MISO | B14     | -           |
|          |        | MOSI | B15     | -           |
| 3        | SPI3   | SCK  | C10     | -           |
|          |        | MISO | C11     | -           |
|          |        | MOSI | C12     | -           |

表 M3.1 SPI 接続ピン

### (10) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |

表 M.4.1 ADC ポート割り当て

### (11) USART

| Port No. | Device  | pin | MCU pin | connection |
|----------|---------|-----|---------|------------|
| 1        | LPUART1 | TX  | PG8     | ST-LINK TX |
|          |         | RX  | PG9     | ST-LINK RX |
| 2        | USART3  | TX  | PD8     | TX/D1      |
|          |         | RX  | PD9     | RX/D0      |

表 M.5.1 UART ポート割り当て

### (12) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD は動作、SD カードは動作せず

USB-OTG FULL は 1.4.0 で動作確認できませんでしたが、1.4.1 で動作しました。電源設定の問題でした。

## Appendix O STM32G071/STM32G0B1 Nucleo-64

STM32G071RBT6/STM32G0B1R Nucleo-64 のボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin     | 機能                               |
|---------------|---------|-------|-------------|----------------------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -           | -                                |
|               | 2       | IOREF | -           | 3.3V Ref                         |
|               | 3       | RESET | NRST        | RESET                            |
|               | 4       | +3V3  | -           | 3.3V input/output                |
|               | 5       | +5V   | -           | 5V output                        |
|               | 6       | GND   | -           | Ground                           |
|               | 7       | GND   | -           | Ground                           |
|               | 8       | VIN   | -           | Power input                      |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0         | ARD_A0_IN0                       |
|               | 2       | A1    | PA1         | ARD_A1_IN1                       |
|               | 3       | A2    | PA2         | ARD_A2_IN4                       |
|               | 4       | A3    | PB1         | ARD_A3_IN9                       |
|               | 5       | A4    | PB11 or PB9 | ARD_A4_IN15/I2C2_SCL or I2C1_SCL |
|               | 6       | A5    | PB12 or PB8 | ARD_A5_IN16/I2C2_SDA or I2C1_SDA |

図 O.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                  |
|----------------|---------|-------|---------|---------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL            |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA            |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                |
|                | 7       | GND   | -       | Ground              |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK            |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO           |
|                | 4       | D11   | PA7     | SPI1_MOSI/TIM14_CH1 |
|                | 3       | D10   | PB0     | SPI1_CS/TIM3_CH3    |
|                | 2       | D9    | PC7     | TIM3_CH2            |
|                | 1       | D8    | PA9     | -                   |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PA8     | -                   |
|                | 7       | D6    | PB14    | TIM15_CH1           |
|                | 6       | D5    | PB4     | TIM3_CH1            |
|                | 5       | D4    | PB5     | -                   |

|  |   |    |      |           |
|--|---|----|------|-----------|
|  | 4 | D3 | PB3  | TIM1_CH2  |
|  | 3 | D2 | PA10 | -         |
|  | 2 | D1 | PC4  | USART1_TX |
|  | 1 | D0 | PC5  | USART1_RX |

図 O.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PB11    | Arduino A4  |
|          |        | SDA | PB12    | Arduino A5  |

表 O2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | A0      | -           |
|          |        | MISO | A3      | -           |
|          |        | MOSI | A10     | -           |

表 O3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |

表 O.4.1 ADC ポート割り当て

## (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | USART2 | TX  | PA2     | ST-LINK TX |
|          |        | RX  | PA3     | ST-LINK RX |
| 2        | USART1 | TX  | PC4     | TX/D1      |
|          |        | RX  | PC5     | RX/D0      |

表 O.5.1 UART ポート割り当て

## (6) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD は動作、SD カードは動作せず

RedBear BLE Shield2.1, TB001:uart/lcd シールドは動作

G0B1 のみ、USB シールドの USB デバイス使用可能

# Appendix P STM32H743 Nucleo-144

STM32H743 Nucleo-144(旧ボード)のボード依存仕様を記載する。

## (1) Arduino connectors 定義

| CN No.       | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                |
|--------------|---------|-------|---------|-------------------|
| CN6<br>power | 1       | NC    | -       | -                 |
|              | 2       | IOREF | -       | 3.3V Ref          |
|              | 3       | RESET | NRST    | RESET             |
|              | 4       | +3V3  | -       | 3.3V input/output |
|              | 5       | +5V   | -       | 5V output         |
|              | 6       | GND   | -       | Ground            |

|               |   |     |      |                           |
|---------------|---|-----|------|---------------------------|
| CN8<br>analog | 7 | GND | -    | Ground                    |
|               | 8 | VIN | -    | Power input               |
|               | 1 | A0  | PA3  | ADC12_IN15                |
|               | 2 | A1  | PC0  | ADC123_IN10               |
|               | 3 | A2  | PC3  | ADC123_IN13               |
|               | 4 | A3  | PF3  | ADC3_IN5                  |
|               | 5 | A4  | PF5  | ADC3_IN4 or I2C1_SDA(PB9) |
|               | 6 | A5  | PF10 | ADC3_IN6 or I2C1_SCL(PB8) |

図 P.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                   |
|----------------|---------|-------|---------|----------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL             |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA             |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                 |
|                | 7       | GND   | -       | Ground               |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK             |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO            |
|                | 4       | D11   | PA7     | SPI1_MOSI/TIM14_CH1  |
|                | 3       | D10   | PD14    | SPI1_CS/TIM4_CH3     |
|                | 2       | D9    | PD15    | TIM4_CH4             |
|                | 1       | D8    | PF12    | -                    |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PF13    | -                    |
|                | 7       | D6    | PE9     | TIM1_CH1             |
|                | 6       | D5    | PE11    | TIM2_CH1             |
|                | 5       | D4    | PF14    | -                    |
|                | 4       | D3    | PE13    | TIM1_CH3             |
|                | 3       | D2    | PF15    | -                    |
|                | 2       | D1    | PG14    | USART6_TX/LPUART1_TX |
|                | 1       | D0    | PG9     | USART6_RX/LPUART1_RX |

図 P.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PH1     |             |
|          |        | SDA | PH0     |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PH7     |             |
|          |        | SDA | PH8     |             |
| 4        | I2C4   | SCL | PD12    |             |
|          |        | SDA | PB13    |             |

表 P2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    | -           |
|          |        | MISO | PB14    | -           |
|          |        | MOSI | PB15    | -           |
| 3        | SPI3   | SCK  | PC10    |             |
|          |        | MISO | PC11    |             |
|          |        | MOSI | PC12    |             |



表 P3.1 SPI 接続ピン

(4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |
| 3        | ADC3   |

表 P.4.1 ADC ポート割り当て

(5) USART

| Port No. | Device  | pin | MCU pin | connection |
|----------|---------|-----|---------|------------|
| 1        | USART3  | TX  | PD8     | ST-LINK TX |
|          |         | RX  | PD9     | ST-LINK RX |
| 2        | LPUART1 | TX  | PB6     | TX/D1      |
|          |         | RX  | PB7     | RX/D0      |

表 P.5.1 UART ポート割り当て

(6) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD は動作、SD カードは動作せず

TB001:uart/lcd シールドは動作

USB-OTG はエナミュレーション中に通信エラーが発生して停止

## Appendix Q STM32G474/431 Nucleo-64

STM32G474 及び 431 Nucleo-64 のボード依存仕様を記載する。

(1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                          |
|---------------|---------|-------|---------|-----------------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -       | -                           |
|               | 2       | IOREF | -       | 3.3V Ref                    |
|               | 3       | RESET | NRST    | RESET                       |
|               | 4       | +3V3  | -       | 3.3V input/output           |
|               | 5       | +5V   | -       | 5V output                   |
|               | 6       | GND   | -       | Ground                      |
|               | 7       | GND   | -       | Ground                      |
|               | 8       | VIN   | -       | Power input                 |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA0     | ADC12_IN1                   |
|               | 2       | A1    | PA1     | ADC12_IN2                   |
|               | 3       | A2    | PA4     | ADC12_IN17                  |
|               | 4       | A3    | PB0     | ADC3_IN12 or ADC1_IN15      |
|               | 5       | A4    | PC1     | ADC12_IN7 or I2C1_SDA(PB9)  |
|               | 6       | A5    | PC0     | ADC12_IN6 or I2C1_SCL(PA15) |

図 Q.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                 |
|----------------|---------|-------|---------|--------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL           |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA           |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD               |
|                | 7       | GND   | -       | Ground             |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK           |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO          |
|                | 4       | D11   | PA7     | SPI1_MOSI/TIM3_CH2 |
|                | 3       | D10   | PB6     | SPI1_CS/TIM4_CH1   |

|                |   |    |         |                      |
|----------------|---|----|---------|----------------------|
| CN9<br>digital | 2 | D9 | PC7     | TIM3_CH2 or TIM8_CH2 |
|                | 1 | D8 | PA9     | -                    |
|                | 8 | D7 | PA8     | -                    |
|                | 7 | D6 | PB10    | TIM2_CH3             |
|                | 6 | D5 | PB4     | TIM3_CH1             |
|                | 5 | D4 | PB5     | -                    |
|                | 4 | D3 | PB3     | TIM2_CH2             |
|                | 3 | D2 | PA10    | -                    |
|                | 2 | D1 | PC4/PA2 | USART1_TX/LPUART1_TX |
|                | 1 | D0 | PC5/PA3 | USART1_RX/LPUART1_RX |

図 Q.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PB9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C2   | SCL | PA8     | Arduino D7  |
|          |        | SDA | PA9     | Arduino D8  |
| 3        | I2C3   | SCL | PF3     |             |
|          |        | SDA | PF4     |             |
| 4        | I2C4   | SCL |         | 対応しない       |
|          |        | SDA |         | 対応しない       |

表 Q2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    | -           |
|          |        | MISO | PB14    | -           |
|          |        | MOSI | PB15    | -           |
| 3        | SPI3   | SCK  | PC10    |             |
|          |        | MISO | PC11    |             |
|          |        | MOSI | PC12    |             |

表 P3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |
| 2        | ADC2   |

表 Q.4.1 ADC ポート割り当て

## (5) USART

| Port No. | Device  | pin | MCU pin | connection |
|----------|---------|-----|---------|------------|
| 1        | LPUART1 | TX  | PA2     | ST-LINK TX |
|          |         | RX  | PA3     | ST-LINK RX |
| 2        | USART1  | TX  | PC4     | TX/D1      |
|          |         | RX  | PC5     | RX/D0      |

表 Q.5.1 UART ポート割り当て

## (6) その他

RTC ドライバを使用可能

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD は動作、SD カードは初期化中通信エラー

TB001:uart/lcd シールドは動作  
USB シールドを用いて、USB-DEVICE は動作

## Appendix R STM32WB55 Nucleo

STM32WB55 ボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                |
|---------------|---------|-------|---------|-------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -       | -                 |
|               | 2       | IOREF | -       | 3.3V Ref          |
|               | 3       | RESET | NRST    | RESET             |
|               | 4       | +3V3  | -       | 3.3V input/output |
|               | 5       | +5V   | -       | 5V output         |
|               | 6       | GND   | -       | Ground            |
|               | 7       | GND   | -       | Ground            |
|               | 8       | VIN   | -       | Power input       |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PC0     | ADC1_IN1          |
|               | 2       | A1    | PC1     | ADC1_IN2          |
|               | 3       | A2    | PA1     | ADC1_IN5          |
|               | 4       | A3    | PA0     | ADC1_IN6          |
|               | 5       | A4    | PC3     | ADC1_IN4          |
|               | 6       | A5    | PC2     | ADC1_IN3          |

図 R.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                     |
|----------------|---------|-------|---------|------------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL               |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA               |
|                | 8       | AREF  | -       | AVDD                   |
|                | 7       | GND   | -       | Ground                 |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK               |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO              |
|                | 4       | D11   | PA7     | SPI1_MOSI/TIM1_CH1     |
|                | 3       | D10   | PA4     | SPI1_CS/TIM2_CH3(PB10) |
|                | 2       | D9    | PA9     | TIM17_CH1              |
|                | 1       | D8    | PC12    | -                      |
| CN9<br>digital | 8       | D7    | PC13    | -                      |
|                | 7       | D6    | PA8     | TIM1_CH1               |
|                | 6       | D5    | PA15    | TIM2_CH1               |
|                | 5       | D4    | PC10    | -                      |
|                | 4       | D3    | PA10    | TIM1_CH3               |
|                | 3       | D2    | PC6     | -                      |
|                | 2       | D1    | PA2     | LPUART1_TX             |
|                | 1       | D0    | PA3     | LPUART1_RX             |

図 R.1.2 右 Arduino connector 設定

### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PA8     | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PA9     | Arduino D14 |
| 2        | I2C3   | SCL | PC0     | Arduino A0  |
|          |        | SDA | PC1     | Arduino A1  |

表 R.2.1 I2C 接続ピン

### (3) SPI

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
|----------|--------|-----|---------|------------|

|   |      |      |      |             |
|---|------|------|------|-------------|
| 1 | SPI1 | SCK  | PA5  | Arduino D13 |
|   |      | MISO | PA6  | Arduino D12 |
|   |      | MOSI | PA7  | Arduino D11 |
| 2 | SPI2 | SCK  | PB13 | -           |
|   |      | MISO | PB14 | -           |
|   |      | MOSI | PB15 | -           |

表 R.3.1 SPI 接続ピン

#### (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | ADC1   |

表 R.4.1 ADC ポート割り当て

#### (5) USART

| Port No. | Device  | pin | MCU pin | connection |
|----------|---------|-----|---------|------------|
| 1        | USART1  | TX  | PA2     | ST-LINK TX |
|          |         | RX  | PA3     | ST-LINK RX |
| 2        | LPUART1 | TX  | PC4     | TX/D1      |
|          |         | RX  | PC5     | RX/D0      |

表 R.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

RF 有効時は RTC ドライバを使用不可

Adafruit 1.8" TFT Shield : ADC、LCD は動作、SD カードは初期化中通信エラー

TB001:uart/lcd シールドは動作

USB シールドを用いて、USB-DEVICE は動作

## Appendix S STM32MP157C DK2

STM32MP157C DK2 ボード依存仕様を記載する。

#### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin   | 機能                |
|---------------|---------|-------|-----------|-------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -         | -                 |
|               | 2       | IOREF | -         | 3.3V Ref          |
|               | 3       | RESET | NRST      | RESET             |
|               | 4       | +3V3  | -         | 3.3V input/output |
|               | 5       | +5V   | -         | 5V output         |
|               | 6       | GND   | -         | Ground            |
|               | 7       | GND   | -         | Ground            |
|               | 8       | VIN   | -         | Power input       |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PF14      | (ADC1_IN0)        |
|               | 2       | A1    | PF13      | (ADC1_IN1)        |
|               | 3       | A2    | ANA0      | (ADC1_IN6)        |
|               | 4       | A3    | ANA1      | (ADC1_IN2)        |
|               | 5       | A4    | PC3/PA12  | (ADC1_IN13)       |
|               | 6       | A5    | PF12/PA11 |                   |

図 S.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能        |
|----------------|---------|-------|---------|-----------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PA11    | I2C5_SCL  |
|                | 9       | D14   | PA12    | I2C5_SDA  |
|                | 8       | AREF  | -       | VREF+     |
|                | 7       | GND   | -       | Ground    |
|                | 6       | D13   | PE12    | SPI4_SCK  |
|                | 5       | D12   | PE13    | SPI4_MISO |

|                |   |     |      |                    |
|----------------|---|-----|------|--------------------|
| CN9<br>digital | 4 | D11 | PE14 | SPI4_MOSI/TIM1_CH4 |
|                | 3 | D10 | PE11 | SPI4_CS/TIM1_CH2   |
|                | 2 | D9  | PH6  | TIM12_CH1          |
|                | 1 | D8  | PG3  | -                  |
|                | 8 | D7  | PD1  | -                  |
|                | 7 | D6  | PE9  | TIM1_CH1           |
|                | 6 | D5  | PD15 | TIM4_CH4           |
|                | 5 | D4  | PE10 | -                  |
|                | 4 | D3  | PD14 | TIM4_CH3           |
|                | 3 | D2  | PE1  | -                  |
|                | 2 | D1  | PE8  | UART7_TX           |
|                | 1 | D0  | PE7  | UART7_RX           |

図 S.1.2 右 Arduino connector 設定

## (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection  |
|----------|--------|-----|---------|-------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     |             |
|          |        | SDA | PB9     |             |
| 2        | I2C2   | SCL | PB10    |             |
|          |        | SDA | PB11    |             |
| 3        | I2C3   | SCL | PH7     |             |
|          |        | SDA | PH8     |             |
| 4        | I2C4   | SCL | PD12    |             |
|          |        | SDA | PD13    |             |
| 5        | I2C5   | SCL | PA11    | Arduino D15 |
|          |        | SDA | PA12    | Arduino D14 |

表 S.2.1 I2C 接続ピン

## (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     |             |
|          |        | MISO | PA6     |             |
|          |        | MOSI | PA7     |             |
| 2        | SPI2   | SCK  | PI1     | -           |
|          |        | MISO | PI2     | -           |
|          |        | MOSI | PI3     | -           |
| 3        | SPI3   | SCK  | PE0     |             |
|          |        | MISO | PD10    |             |
|          |        | MOSI | PD6     |             |
| 4        | SPI4   | SCK  | PE12    | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PE13    | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PE14    | Arduino D11 |
| 5        | SPI5   | SCK  | PF7     |             |
|          |        | MISO | PF8     |             |
|          |        | MOSI | PF9     |             |

表 S.3.1 SPI 接続ピン

## (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | -      |

表 S.4.1 ADC ポート割り当て

## (5) USART

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
|----------|--------|-----|---------|------------|

|   |       |    |     |            |
|---|-------|----|-----|------------|
| 1 | UART7 | TX | PE8 | Arduino D1 |
|   |       | RX | PE7 | Arduino D0 |

表 S.5.1 UART ポート割り当て

#### (6) その他

iwhi TFT Shield : LCD は実行中まれにタイムアウト発生、SD カードは未評価  
I2C は SCL/SDA にプルアップ抵抗を付けると NACK エラーとなる

## Appendix T STM32L552 NUCLEO-144

STM32L552 NUCLEO-144 ボード依存仕様を記載する。

### (1) Arduino connectors 定義

| CN No.        | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能                |
|---------------|---------|-------|---------|-------------------|
| CN6<br>power  | 1       | NC    | -       | -                 |
|               | 2       | IOREF | -       | 3.3V Ref          |
|               | 3       | RESET | NRST    | RESET             |
|               | 4       | +3V3  | -       | 3.3V input/output |
|               | 5       | +5V   | -       | 5V output         |
|               | 6       | GND   | -       | Ground            |
|               | 7       | GND   | -       | Ground            |
|               | 8       | VIN   | -       | Power input       |
| CN8<br>analog | 1       | A0    | PA3     | (ADC12_IN8)       |
|               | 2       | A1    | PA2     | (ADC12_IN7)       |
|               | 3       | A2    | PC3     | (ADC12_IN4)       |
|               | 4       | A3    | PB0     | (ADC12_IN15)      |
|               | 5       | A4    | PC1     | (ADC12_IN2)       |
|               | 6       | A5    | PC0     | (ADC12_IN1)       |

図 S.1.1 左 Arduino connector 設定

| CN No.         | Pin No. | Pin 名 | MCU pin | 機能               |
|----------------|---------|-------|---------|------------------|
| CN5<br>digital | 10      | D15   | PB8     | I2C1_SCL         |
|                | 9       | D14   | PB9     | I2C1_SDA         |
|                | 8       | AREF  | -       | VREF+            |
|                | 7       | GND   | -       | Ground           |
|                | 6       | D13   | PA5     | SPI1_SCK         |
|                | 5       | D12   | PA6     | SPI1_MISO        |
|                | 4       | D11   | PA7     | SPI1_MOSI        |
|                | 3       | D10   | PD14    | SPI1_CS/TIM4_CH3 |
|                | 2       | D9    | PD15    | TIM4_CH4         |
|                | 1       | D8    | PF12    | -                |
|                | 8       | D7    | PF13    | -                |
| CN9<br>digital | 7       | D6    | PE9     | TIM1_CH1         |
|                | 6       | D5    | PE11    | TIM1_CH2         |
|                | 5       | D4    | PE14    | -                |
|                | 4       | D3    | PE13    | TIM1_CH3         |
|                | 3       | D2    | PF15    | -                |
|                | 2       | D1    | PD8     | UART1_TX         |
|                | 1       | D0    | PD9     | UART1_RX         |

図 T.1.2 右 Arduino connector 設定

### (2) I2C

| Port No. | Device | pin | MCU pin | connection |
|----------|--------|-----|---------|------------|
| 1        | I2C1   | SCL | PB8     |            |

|   |      |     |      |  |
|---|------|-----|------|--|
|   |      | SDA | PB9  |  |
| 2 | I2C2 | SCL | PB10 |  |
|   |      | SDA | PB11 |  |
| 3 | I2C3 | SCL | PC0  |  |
|   |      | SDA | PC1  |  |
| 4 | I2C4 | SCL | PF14 |  |
|   |      | SDA | PF15 |  |

表 T.2.1 I2C 接続ピン

### (3) SPI

| Port No. | Device | pin  | MCU pin | connection  |
|----------|--------|------|---------|-------------|
| 1        | SPI1   | SCK  | PA5     | Arduino D13 |
|          |        | MISO | PA6     | Arduino D12 |
|          |        | MOSI | PA7     | Arduino D11 |
| 2        | SPI2   | SCK  | PB13    | -           |
|          |        | MISO | PB14    | -           |
|          |        | MOSI | PB15    | -           |
| 3        | SPI3   | SCK  | PC10    |             |
|          |        | MISO | PC11    |             |
|          |        | MOSI | PC12    |             |

表 T.3.1 SPI 接続ピン

### (4) ADC

| Port No. | Device |
|----------|--------|
| 1        | -      |
| 2        | -      |

表 S.4.1 ADC ポート割り当て

### (5) USART

| Port No. | Device  | pin | MCU pin | connection |
|----------|---------|-----|---------|------------|
| 1        | LPUART1 | TX  | PG7     |            |
|          |         | RX  | PG8     |            |
| 2        | USART1  | TX  | PD8     | Arduino D1 |
|          |         | RX  | PD9     | Arduino D0 |

表 S.5.1 UART ポート割り当て

### (6) その他

LCDJOY Shield : LCD は動作、SD カードは初期化後通信せず