

TOPPERS基礎実装セミナー

(LPC2388版:基本)

基礎編:1日目

TOPPERSプロジェクト
教育ワーキング・グループ

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

1



本教材の利用条件

NEXCESS基礎コース01 組込みソフトウェア開発技術の基礎

Copyright (C) 2006-2007 by 名古屋大学 組込みソフトウェア技術者人材養成プログラム
Copyright (C) 2006-2007 by 本田晋也

上記著作権者は、以下の(1)～(4)の条件を満たす場合に限り、本コンテンツ(本コンテンツを改変・翻訳したものを含む、以下同じ)を使用・複製・改変・翻訳・再配布(以下、利用と呼ぶ)することを無償で許諾する。

- (1) この枠内の著作権表記等が、そのままの形でコンテンツ中に含まれていること。
- (2) 本コンテンツを再配布する場合には、再配布の形態等を、以下のウェブサイトから報告すること。
<http://www.nces.is.nagoya-u.ac.jp/NEXCESS/REPORT/>
- (3) 本コンテンツを改変・翻訳する場合には、コンテンツを改変・翻訳した旨の記述を、コンテンツ中に含めること。また、改変・翻訳者の著作権表記等は、この枠内の著作権表記等とは別に行うこと。
- (4) 本コンテンツの利用により直接的または間接的に生じるいかなる損害からも、上記著作権者を免責すること。

※ 本コンテンツの一部は、文部科学省 科学技術振興調整費により、名古屋大学 組込みソフトウェア技術者人材養成プログラム(NEXCESS)の一環として作成しました。

※ 本コンテンツ中に記載されている商品名やサービス名などは、各社の商標または登録商標です。

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

2



本ドキュメントに関して

1. 著作権に関する表記

＜TOPPERS基礎実装セミナー(LPC2388版:基本)1日目＞

Copyright (C) 2006-2007 by 名古屋大学 組込みソフトウェア技術者人材養成プログラム

Copyright (C) 2006-2007 by 本田晋也 名古屋大学

Copyright (C) 2007-2013 by 竹内良輔 (株)リコー

上記著作権者は、以下の(1)～(3)の条件を満たす場合に限り、本ドキュメント(本ドキュメントを改変したものを含む。以下同じ)を使用・複製・改変・再配布(以下、利用と呼ぶ)することを無償で許諾する。

(1) 本ドキュメントを利用する場合には、上記の著作権表示、この利用条件および以下の無保証規定が、そのままの形でドキュメント中に含まれていること。

(2) 本ドキュメントを改変する場合には、ドキュメントを改変した旨の記述を、改変後のドキュメント中に含めること。ただし、改変後のドキュメントがTOPPERSプロジェクト指定の開発成果物である場合には、この限りではない。

(3) 本ドキュメントの利用により直接的または間接的に生じるいかなる損害からも、上記著作権者およびTOPPERSプロジェクトを免責すること。また、本ドキュメントのユーザまたはエンドユーザからのいかなる理由に基づく請求からも、上記著作権者およびTOPPERSプロジェクトを免責すること。

本ドキュメントは、無保証で提供されているものである。上記著作権者およびTOPPERSプロジェクトは、本ドキュメントに関して、特定の使用目的に対する適合性も含めて、いかなる保障もしない。また、本ドキュメントの利用により直接的または間接的に生じたいかなる損害に関しても、その責任を負わない。

2. 本ドキュメントに関するご意見・ご提言・ご感想・ご質問等がありましたら、TOPPERSプロジェクト事務局までE-Mailにてご連絡ください。

3. 本ドキュメントの内容は、内容の改善や適正化の目的で予告無く改定することがあります。

本ドキュメントでは、Microsoft社のClip Art Galleryコンテンツを使用しています。

TRONは"The Real-time Operating system Nucleus"の略称です。ITRONは"Industrial TRON"の略称です。
μITRONは"Micro Industrial TRON"の略称です。TOPPERS/JSPはToyohashi Open Platform for Embedded Real-Time System/Just Standard Profile Kernelの略称です。」

本ドキュメント中の商品名及び商標名は、各社の商標または登録商標です。

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

3



スケジュール

■ 1日目

- | | |
|--------------------|-------|
| 1. はじめに | 0.5時間 |
| 2. 組込みハードウェアの基礎知識 | 2.0時間 |
| 3. 組込みプログラム開発の基礎知識 | 2.0時間 |
| 4. マイコンボードの確認 | 0.5時間 |
| 5. 開発環境の確認 | 1.0時間 |
| 6. まとめ | 0.2時間 |

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

4



はじめに

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

5



パソコン型ソフトウェア開発

- 日本と米国のソフトウェア人口

	日本		米国
人口	1	:	2
ソフトウェア開発従事者	1	:	5

- なぜ、5倍のソフトウェア開発者が必要なのだろう
米国のソフトウェア開発を「パソコン型ソフトウェア開発」と呼ぶと以下のような構造となる。しかし、日本はアプリケーション開発以外は、基本設計・基本開発は行っていない。



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

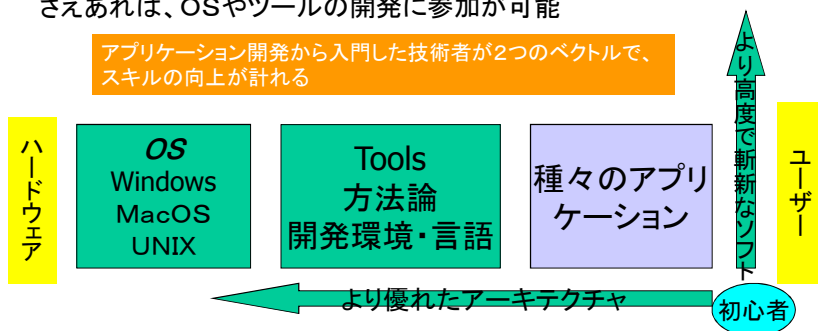
6



よくできたビジネスモデル・開発モデル

- パソコン型ソフトウェア開発は、セルフ開発環境であるため、パソコン環境でアプリケーションの開発が可能
- ソフトウェア開発者は、より高度な機能、斬新なアプリケーションを実機上で開発でき、スキルを向上可能である
- プラットフォームの改善や新しいToolの開発が必要な場合は、能力さえあれば、OSやツールの開発に参加が可能

アプリケーション開発から入門した技術者が2つのベクトルで、スキルの向上が計れる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

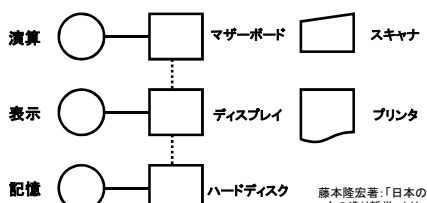
7



パソコンは組み合わせ(モジュラー)型製品の代表

- 製品アーキテクチャは組み合わせ(モジュラー)型と組み合わせ(インテグラル)型があると言われています
- パソコンはいろいろな部品を組み合わせることにより、製品として成り立つ組み合わせ型製品の代表と言われています
- しかし、パソコンの部品は組み合わせ型、制御ソフトウェアは「パソコン型ソフトウェア」では開発できません

➡ 部品自体がコストアップするため



パソコンのアプリは常に高速化・高機能化。より自由に開発できるように大容量のメモリ・ストレージを求めます

高機能化しなければビジネスモデルが成り立たない

パソコンは常に高機能化しなければならない

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

8



組込み機器・組込みシステム

- 組込みシステムとは、各種の機器に組みこまれて、それを制御する組込みシステムのこと（一般のパソコン、コンピュータは、この範疇に含まれない）

➡ 明確な規定はない

- 組込みシステムは、機器の一部とみなされる

組込みシステムの範囲はさまざま

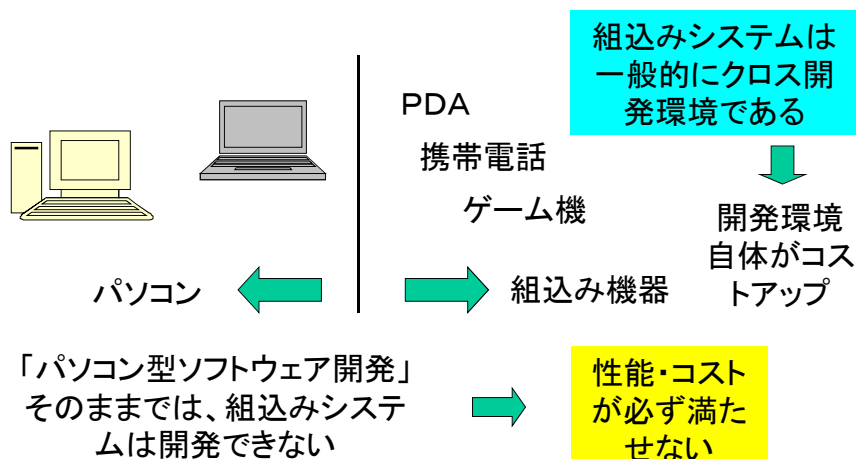
- パソコン、汎用コンピュータなどのコンピュータの形をしているもの以外は組込みシステム
- 狭い意味での組込みシステム（外見がコンピュータでないもの）をdeeply embedded systemと呼ぶ場合もある

組込みシステムの適応機器の例

- 家電機器（電子レンジ、炊飯器、乾燥機、エアコン）
- AV機器（テレビ、ビデオ、デジタルビデオ、オーディオ機器）
- 娯楽／教育機器（ゲーム機、電子楽器、カラオケ、パチンコ）
- 個人用情報機器（PDA、電子手帳、カーナビ）
- パソコン周辺機器（プリンタ、スキャナ、ディスク、DVDドライブ）
- OA機器（コピー、FAX）
- 通信機器 端末（電話機、留守番電話、携帯電話）
- ネットワーク設備（交換機、PBX、ネットワークルータ、HUB）
- 運輸機器（自動車、信号機、鉄道車両／制御、航空機、船舶）
- 工業制御／FA機器（プラント機器、工作機器、工業用ロボット）
- 設備機器（ビル用照明、ビル用空調、ビル用電力システム、エレベータ）
- 医療機器／福祉機器（血圧計、心電計、レントゲン、CTスキャン）
- 宇宙／軍事（ロケット、人工衛星、ミサイル）
- その他の事務用機器（事務用データ端末、POS端末、自動販売機）
- その他の計測機器（シンクロスコープ、ICテスト、電子メータ）

パソコンと目的がかぶる組み込み機器

- パソコンのアーキテクチャのまま、情報機器化するとモバイルまで、コストがアップし、性能は落ちる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

11



規模からみた組み込みシステムの分類

- 組み込み機器の規模から3つの組み込みシステムに分類する
 - (1) 小規模組み込みシステム
ワンチップCPUで制御を行う小規模な組み込みシステム、ROMやRAMを拡張することもある。RTOSを用いないシステムが多い。
 - (2) 中規模組み込みシステム
32ビットクラスのCPUを使うシステム、ソフトウェア規模も大きくRTOSを用いてシステムの制御を行う
 - (3) 大規模組み込みシステム
パソコンに近い規模の組み込みシステム、実際にパソコンやワークステーションを制御用に用いる場合もある。

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

12



小規模組込みシステムの技術

- クロス開発となるため、開発環境を用意しないと開発自体ができない・・・(1)
- 電源オンからアプリケーションプログラムが実行するまでのプログラムを自作する必要がある。割込み等も自分で実装(パソコンではOSが代行してくれる)
- 簡単なプログラムミスでハングアップ(機器が未応答になる状態)や暴走が発生する。これを解決するためにICE等の特別な開発ツールを用いてプログラムの実行を監視したり、地道にチェックポイントにLEDを点ける等のデバッグテクニックが必要。・・・(2)
- デバイス等がインテリジェント化し、内容を理解してデバイスドライバを作成しなければならない。開発にはハードウェアとソフトウェアの両方のスキルが必要。・・・(3)
家電機器、簡単なパソコン周辺機器、電子おもちゃ等

2013/06/16

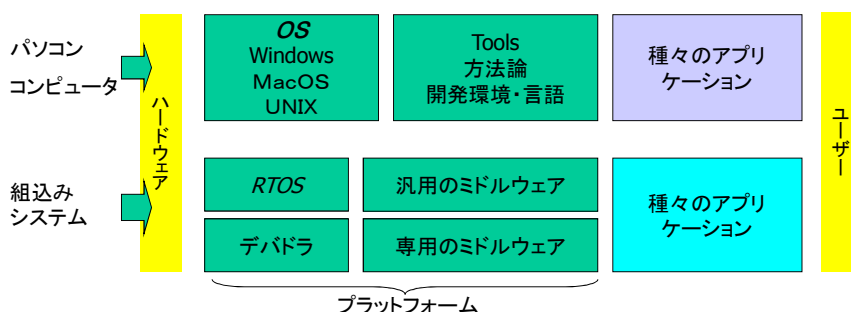
TOPPERSプロジェクト認定

13



中規模組込みシステムの技術(1)

- パソコンほどソフトウェア規模はないが、全てのソフトウェア開発、品質保証を行わなければならない
- コンピュータシステムのOS、Toolにあたる部分がプラットフォームと呼ばれ、設計の良し悪しが組込み機器の品質・性能・コストに大きく影響する。設計は企業秘密に当たり公開はされない・・・(4)



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

14



中規模組込みシステムの技術(2)

- 専用ミドルウェアは機種独自の機能性能を達成するソフトウェアである。ハードウェアと協業して機能を達成する場合が多い。企業秘密にあたる部分で一般には公開されない・・・(5)
- 汎用ミドルウェアはプロトコルスタックやファイルシステムのような社外から導入するソフトウェアである。機能を取り込んだり、評価を行うために、やはり、ノウハウが必要。テストや最悪市場障害発生時等、社内の対応ができるようにする必要がある。

プリンタシステムの専用ミドルウェアは、画像処理やデータレンダリングや変換処理を行うプログラムが、これにあたる。

ゲーム機、プリンタやFAX、カーナビ、デジカメ等

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

15



大規模組込みシステムの技術

- パソコンやワークステーションのシステムをそのまま使用する組込みシステム
プラント制御、航空機、銀行ATM等
- 機器の規模が大きくなればなるほど、パソコン型ソフトウェア開発を、そのまま使用したほうが開発効率が良い、それでも、機器の非機能要件によっては、中規模組込みシステムの延長のアーキテクチャを採用するものも多い。
携帯電話等
- 組込みLinuxは中間型と言える
- マルチコアプロセッサを使用するために、Linuxをベースにするシステムが増えつつある

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

16



組込み開発形態からまとめスキルと問題点

- パソコン型ソフトウェア開発の熟練したアプリ開発者でも、組込みシステムを円滑に開発するのは難しい
理由は(1)～(5)までにある

(1)クロス開発であるために環境を整えないと開発体験ができない・・・本基礎セミナーの目標

(2)パソコン型ソフトウェア開発に比べ、安全性の面でアプリケーションの開発が難しい

(3)ソフトウェアとハードウェアの両方のスキルをもった技術者が必要

(4)適切なプラットフォームの開発には熟練と経験が必要

(5)企業秘密に属する技術は企業に入らないと教育ができない

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

17



組込みソフトウェア教育の問題点

- 前述の通り、パソコン型ソフトウェア開発の教育を、そのまま組込みソフトウェア教育に適用しようとしても、必ず、不足が発生する
- パソコンのプラットフォームにあたる部分の開発を日本では行っていないため技術補完がされない。また、学校等の長期のカリキュラムでの教育が必要である。
- 教育の形で解決できない技術取得があり、職場の先輩等のコミュニケーションがその代用を果たすケースが多い(新人技術者の一番重要なスキルかもしれない)。また、企業の組織自体も、この点を考慮しない組織を構築すると円滑に機能しない場合がある。(パソコン型ソフトウェア開発は考慮しなくても開発が行えるプロセスを持つ)

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

18



基礎1コースの概要

- 小規模組込みシステム開発の基礎知識を習得、クロス開発の体験をLPC2388(ARM7)を用いて行う
- ARM7をベースした組込みハードウェアの基礎知識の習得
- 一般的な組込みソフトウェア開発の基礎知識の習得
- ARM7を使用したLPC2388ボードと開発に必要な機器の確認
- ARM7の開発環境の確認/CortexM3との比較
開発環境のインストールからボード上での実行確認まで
- 2日目は、実際のアプリケーションプログラムの開発を行います



組込みハードウェアの基礎知識

1. [コンピュータの構造](#)
2. バスとメモリ
3. 周辺デバイス
4. 外部事象の待ち方



組み込みソフトウェア開発におけるハードウェア知識

組み込みソフトウェア開発には、
ハードウェア(コンピュータシステム)の知識が必要

ハードウェアに密着したプログラミング

- 組み込みシステムはシステムを制御することが目的
→ ハードウェアを直接扱うプログラミングが必要

多様なプラットフォーム(アーキテクチャ)

- ハードウェアが応用毎に最適化されて設計される
→ 質の高いプログラムを開発するためには、ハードウェアアーキテクチャの理解が必要

組み込みソフトウェア特有の技術

- 汎用コンピュータ向け技術とは異なる技術が多く使われる
 - 低消費電力、デバッグ機能、高信頼性、etc...

2013/06/16

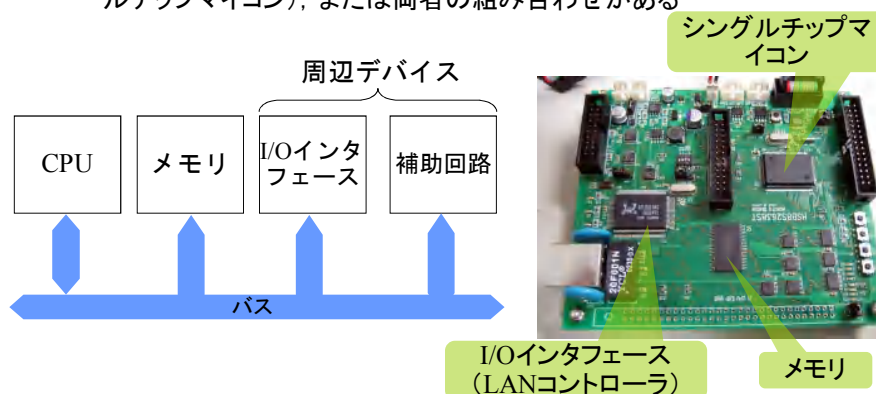
TOPPERSプロジェクト認定

21



コンピュータの構造

- プロセッサ(CPU)を中心に、メモリやI/Oインタフェースなどがバスにより接続されている
- それぞれの要素が独立したLSIで実現されており、基板上で組み合わされている場合や、1つのLSI上のみで構成されている場合(シングルチップマイコン)、または両者の組み合わせがある



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

22



プロセッサ

プログラム(ソフトウェア)を実行するハードウェア

基本動作

- プログラムはメモリ上に置かれる
- プロセッサはメモリから命令を読み込み(fetch), 解釈し(decode), 実行する(execute)

用語

- マイクロプロセッサ, プロセッサコア, CPU (Central Processing Unit), MPU (Micro Processing Unit), MCU (Micro Controller Unit), シングルチップマイコン

組み込みシステム用プロセッサの多様性

パソコンの現状

- IA-32 (x86, Pentium, Athlon) が主に使われている
 - MACもPowerPCからPentiumへ

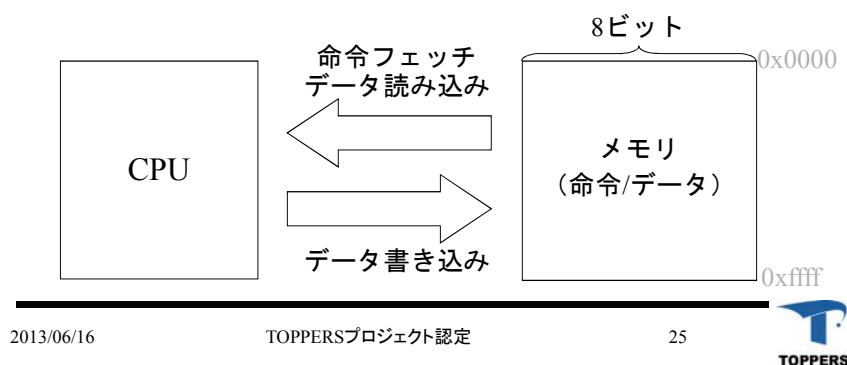
組み込みの現状

- 多種多様なアーキテクチャのプロセッサが使われてる
 - ARM系, MIPS系, PowerPC系,
 - SH系, V850系, H8系, M16C系, M32R/C系
 - DSP, コンフィギュラブルプロセッサ, ソフトコア
- アーキテクチャ毎に命令セットやレジスタの構成やサイズが異なる

プロセッサ : メモリ & アドレス

メモリにはアドレス(番地)が割付けられている

- プロセッサはアドレスを指定してメモリを読み書きする
- プロセッサの命令とデータは, メモリ上に置かれている.
- バイトアドレッシングが一般的
 - 1バイト(8ビット)単位でアドレスが割り当てられている



プロセッサ : データ

データ命令と同様にもメモリに置く

機械語からのアクセス

- アドレスを指定して読み書きする

C言語の変数(グローバル変数)

- コンパイラがメモリ上に領域を確保する

ポインタ

- 変数が格納されているメモリのアドレス

グローバル変数

C言語プログラム

```
char a;
void func(void){
    a = a - 1;
}
```

メモリへの配置

メモリ	アドレス
	0x60
変数a	0x61
	0x62

コンパイル結果

```
sub.w #1, 0061h
```

dの値は0x61

```
char*d = &a;
```

0x61への書き込み

```
*((char*)0x61) = 1;
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

26

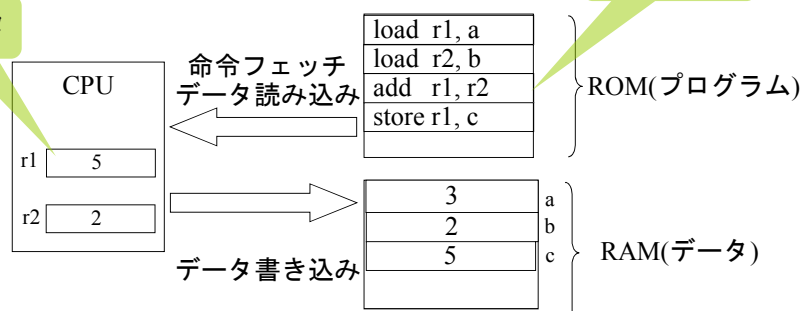


プロセッサ : レジスタ

プロセッサ内部でのデータの保持や、プロセッサの動作状態の保持・変更のための変数

- プログラムのデータ(変数)はメモリの中に置かれる
- プロセッサはメモリを値を直接計算できない
- 一度レジスタに値を読み、計算して、書き戻す

レジスタ



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

27



プロセッサ : レジスタの種類

- アドレス、データ、演算結果を管理する汎用レジスタ
- プロセッサの役割管理を行う専用のレジスタ

(PC: プログラムカウンタ, SR: ステータスレジスタ, CR: コントローラレジスタ)

汎用レジスタ	専用のレジスタ
アキュムレータ メモリから読み込んだデータや演算結果を保持する	プログラムカウンタ プロセッサが実行する命令の場所(アドレス)を指し示す
アドレスレジスタ アキュムレータに読み込むメモリの場所(アドレス)を保持する	ステータスレジスタ プロセッサの動作状態を保持する比較演算結果, 割り込み状態, 動作モード
スタックポインタ データの一時保存に使われるスタック領域の先頭を指し示す	コントロールレジスタ プロセッサの動作状態を変更するレジスタ, 動作モード, 割り込み許可・禁止

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

28



プロセッサ : ARM7のレジスタセット

- ARM7には7つの実行モード、18種類、37個の32ビット汎用レジスタがあります(黄色の項がモード専用レジスタ)
- R13がスタックポインタ、R14がブランチレジスタです

ユーザー	システム	スーパーバイザ	アボート	未定義	割り込み	高速割り込み
R0	R0	R0	R0	R0	R0	R0
R1	R1	R1	R1	R1	R1	R1
R2	R2	R2	R2	R2	R2	R2
R3	R3	R3	R3	R3	R3	R3
R4	R4	R4	R4	R4	R4	R4
R5	R5	R5	R5	R5	R5	R5
R6	R6	R6	R6	R6	R6	R6
R7	R7	R7	R7	R7	R7	R7
R8	R8	R8	R8	R8	R8	R8_irq
R9	R9	R9	R9	R9	R9	R9_irq
R10	R10	R10	R10	R10	R10	R10_irq
R11	R11	R11	R11	R11	R11	R11_irq
R12	R12	R12	R12	R12	R12	R12_irq
R13	R13	R13_svc	R13_abt	R13_und	R13_irq	R13_irq
R14	R14	R14_svc	R14_abt	R14_und	R14_irq	R14_irq
PC	PC	PC	PC	PC	PC	PC
CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR
		SPSR_svc	SPSR_abt	SPSR_und	SPSR_irq	SPSR_irq

汎用レジスタは
アドレスレジスタ
としてもアキュ
ムレータとしても
使用可能

スタックポインタ
プログラムカウンタ

2つのステータ
スレジスタ:コン
トロールレジスタ
とステータスレジ
スタ併用

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

29



ARM-CPUのステータスレジスタ

- N,Z,C,V(ネガティブ、ゼロ、キャリー、オーバーフロー)は条件コードフラグ
- Qフラグ:DSP指向命令でのオーバーフローや飽和
- Eビット:エンディアン設定
- A,I,F: 割込み禁止設定
- M[4:0]: モードビット
 - 0x10: ユーザ、0x11: 高速割込み、0x12: 割込み等
- J,T: 命令セットコード
 - JT=00: ARM命令、JT=01: THUMB命令等

(C)PSRレジスタ定義

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
N	Z	C	V	Q	予約	J	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	E	A	I	F	T	M[4:0]				

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

30



組込みハードウェアの基礎知識

1. コンピュータの構造
2. バスとメモリ
3. 周辺デバイス
4. 外部事象の待ち方

バス : パラレルバスとシリアルバス

モジュール(LSIや機器)間でデータをやり取りするための通信路

パラレルバス

- 複数の信号線を使ってデータをやり取りする
- SCSI, PCI, ISA, VMEBUS, AMBA...

シリアルバス

- 単一の信号線を使ってデータをやり取りする
- PCI Express, IEEE1394, CAN, USB, Ethernet...

複数の信号線のタイミングを合わせなければならないため、経路が長くなると通信速度に限界がある。そのため、経路が長い機器間の接続には、シリアルバスが使われる。

バス：プロセッサバス

プロセッサとメモリ・周辺デバイスの間を接続するバスで、
パラレルバスが一般的

バス規格と種類

- AMBA, CoreConnect, その他プロセッサ毎に存在する
- 転送速度等により, 複数の種類のバスを組み合わせる

マスタ

- バスに対して読み込み・書き込み要求を出す
- プロセッサ, DMA (Direct Memory Access), ...

スレーブ

- バスから読み込み・書き込みの要求を受ける
- メモリ, I/Oインタフェース(GPIO, UART), ...

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

33



バス：接続

アドレス信号

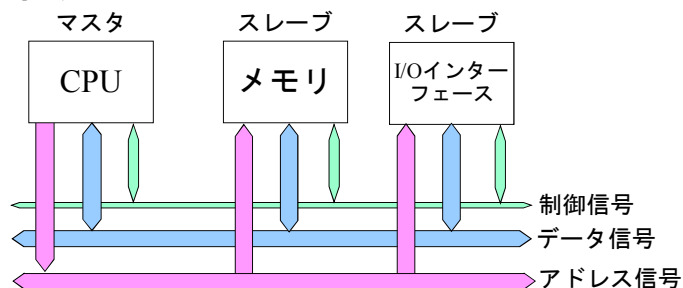
- マスタ側は出力, スレーブ側は入力

データ信号

- 読み込み時 : マスタ側が出力, スレーブ側が出力
- 書き込み時 : マスタ側が出力, スレーブ側が出力

制御信号

- 信号毎に異なる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

34

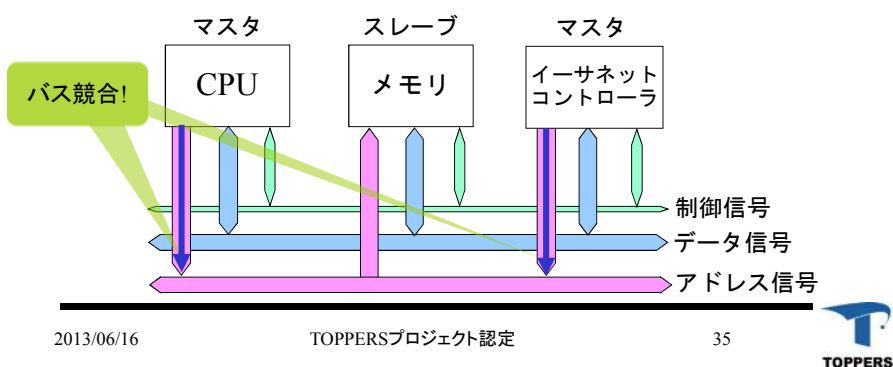


バス : バス競合

同じタイミングで複数のマスタがバスを使用すると、
バス競合が発生する

マスタとなるデバイス

– プロセッサ, DMA, イーサネットコントローラ...



バス : バス調停

バス使用するタイミングずらして衝突を回避する

バスアクセスの手順(バスサイクル)

- マスタは制御信号を使いバス権(使用权)の取得を試みる
- バス権を取得したら, 読み込み・書き込みを行う
- 読み込み・書き込みの終了後, バス権を解放する

バスアービタ

- バス権の調停(アービトレーション)を行う回路
- ラウンドロビンや優先度順にバス権をマスタに渡す

メモリ

システムは一般に複数種類のメモリにより構成されている

RAM：揮発性

- DRAM：大容量で比較的高速. リフレッシュが必要
- SRAM：容量は少ないがDRAMより高速で高価

ROM：不揮発性

- マスクROM, PROM, UV-EPROM, EEPROM

フラッシュメモリ：不揮発性

- ブロック単位で書き換え可能
- 書き換え回数には制限がある
- 書き込みは低速

バスステートコントローラ

- メモリ毎にアクセスタイミングが異なるため、メモリの仕様にあわせてバスの設定を変更するためのコントローラ

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

37



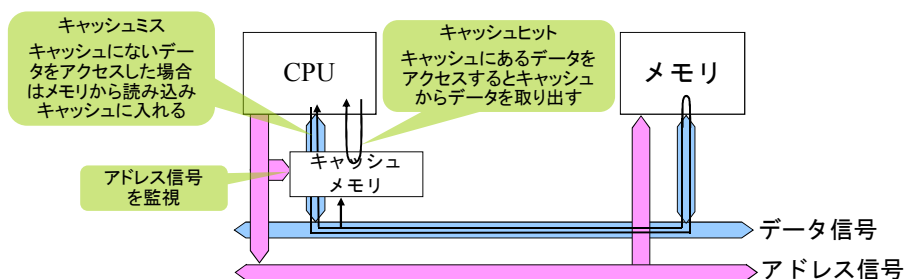
キャッシュ (1/2)

フォンノイマンボトルネック

- プロセッサは命令を実行する度にバスにアクセスしメモリを読み込むため、この間の通信速度が実行速度のボトルネックになる

キャッシュ

- プロセッサとバスの間に高速なメモリを置き、最近アクセスしたデータを格納して、次回はそちらを使用する



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

38



キャッシュ (2/2)

ライトキャッシュの方式

- ライトスルー(write through)キャッシュ
 - メモリとキャッシュの両方に書き込む
- ライトバック(write back)キャッシュ
 - キャッシュメモリのみ書き込む
 - 後で書き戻しが必要

最悪実行時間

- キャッシュを用いるとプログラムの実行速度が変動する
- すべてキャッシュミスした時を最悪とするのは悲観的過ぎ、キャッシュの必要性がなくなる
 - 実際にはそれより遅くなる場合もある

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

39



エンディアン(1/2)

1つのデータが複数のアドレスに跨る場合の置き方

ビッグエンディアン

- 小さいアドレスに上位の桁を置く

リトルエンディアン

- 小さいアドレスに下位の桁を置く

例) 8ビット幅メモリの0x1000番地に
4バイトのデータ0x12345678を格納

ビッグエンディアン

0x1000	0x12
0x1001	0x34
0x1002	0x56
0x1003	0x78

リトルエンディアン

0x1000	0x78
0x1001	0x56
0x1002	0x34
0x1003	0x12

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

40



エンディアン(2/2)

プロセッサのエンディアン

- ビックエンディアンのプロセッサとリトルエンディアンのプロセッサ
- エンディアンを静的に切り替え可能なプロセッサも存在(バイエンディアン)
 - プログラムは、コンパイル時のオプションにより、エンディアンを指定する

```
int x = 0x12345678;
char c = *((char *)&x);
```

Cの値は?

- ビックエンディアンでは, C == 0x12
- リトルエンディアンでは, C == 0x78

ビックエンディアン

0x1000	0x12
0x1001	0x34
0x1002	0x56
0x1003	0x78

リトルエンディアン

0x1000	0x78
0x1001	0x56
0x1002	0x34
0x1003	0x12

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

41



組み込みハードウェアの基礎知識

1. コンピュータの構造
2. バスとメモリ
3. 周辺デバイス
4. 外部事象の待ち方

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

42



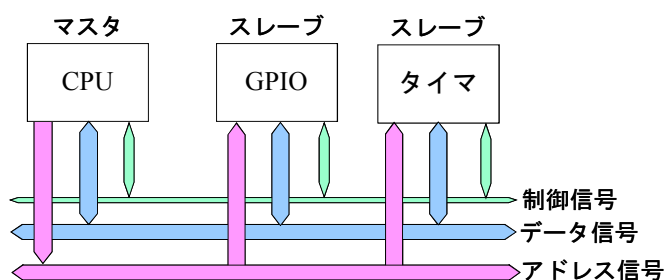
周辺デバイス

システムに各種機能を提供する回路

- プロセッサバスに接続されている

一般的な周辺デバイス

- プロセッサと外界とのやり取りを実現
 - GPIO, パラレルI/O, シリアルI/O
- プロセッサの処理を補助
 - タイマ, DMA, アクセラレーション回路



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

43



周辺デバイス：デバイスレジスタ

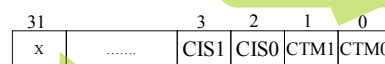
プロセッサと周辺デバイスとのインタフェース

- それぞれのレジスタにはアドレスと機能が割り付けられている
 - アクセスサイズに注意
- 周辺デバイスのプログラミングの第一歩は、プログラミング対象のデバイスのデバイスレジスタを理解することである

レジスタ構成例 (LPC23XXタイマ)

名称	アドレス	R/W	アクセスサイズ
タイマ0コントロールレジスタ	0xE000 4004	R/W	32 (4bit)
タイマ0マッチコントロールレジスタ	0xE000 4014	R/W	32 (12bit)
タイマ0マッチレジスタ	0xE000 4018	R/W	32

タイマ0コントロール
レジスタの構成



動作モードを設定

00:タイマモード
01:カウンタモード(R)
10:カウンタモード(F)
11:カウンタモード(B)

動作モ入力を指定

00:CAPn.0 for TIMER0
01:CAPn.1 for TIMER1
10:リザーブ
11:リザーブ

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

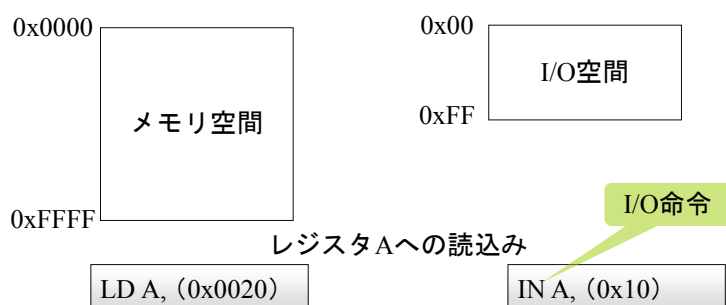
44



デバイスレジスタのアクセス方法：I/O空間

メモリのアドレスと周辺デバイスのアドレスを別のアドレス空間で管理

- Intel系のプロセッサで用いられている(Pentium, Z80等)
- 専用のI/O命令でアクセスする



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

45



デバイスレジスタのアクセス方法：メモリマップドI/O

メモリと周辺デバイスのアドレス空間を区別しない方式

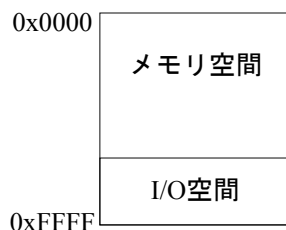
- 周辺デバイスのアクセス時にはキャッシュを無効にしなければならない。

アドレス空間

- アドレス空間を幾つかの領域に分けて無効にする領域を設定し、そこにI/Oを割り当てる(設定方法はプロセッサによって異なる)。
- 命令はメモリアクセスと同じ命令を用いる

専用命令

- キャッシュを無効にする専用の命令を持つ



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

46



周辺デバイス：GPIO（汎用I/Oポート）

LSIの端子（ポート）を介してデジタル信号の入出力を行うデバイス

出力ポート

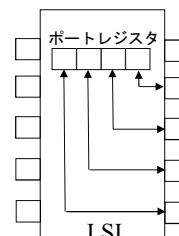
- ポートレジスタの設定内容が、ポートから出力される

入力ポート

- ポートからの入力が、ポートレジスタに反映される

コントロールレジスタ

- 各ポートを出力ポートとして使うか、入力ポートとして使うかなどを設定する
- ビット単位もしくはあるグループ毎に設定可能



ピンファンクションコントローラ

- LSIの端子に割り当てる機能を選択する回路
- 多くの周辺デバイスを持つシングルチップマイコンでは、LSIの端子を複数の機能で共有している場合が多い

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

47



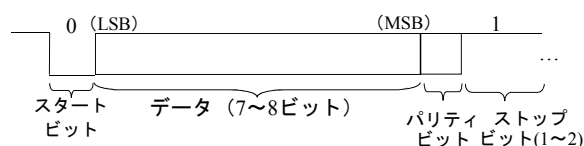
周辺デバイス：SIO（シリアルI/O）

単一のデータ線を用いて外部と通信を行う方式

- UART(RS-232C), I²C, etc...

プロトコル

- データをやり取りするための手順
- 例：RS-232Cのプロトコル
 - 幾つかの可変項目があり、双方で同じ設定にする必要がある
 - ボーレート(BPS)
 - 9600, 14400, 38400, 57600, 115200
 - データフォーマット



2013/06/16

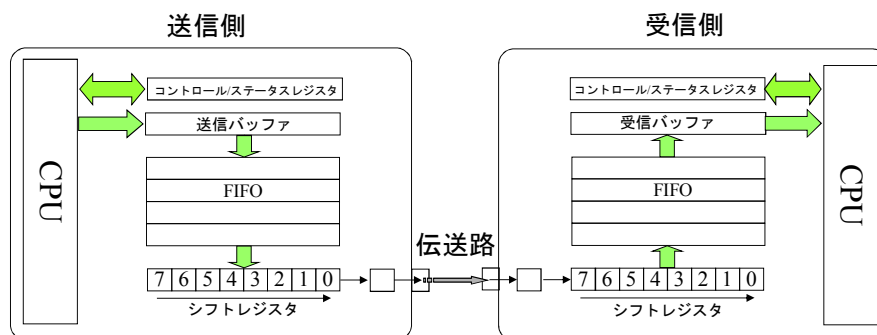
TOPPERSプロジェクト認定

48



周辺デバイス：シリアルI/O：回路構成

- コントロールレジスタで送受信フォーマットを設定
- 送信バッファに書き込み受信バッファから受け取る
 - それぞれFIFOがある場合が多い
- 送信・受信完了は、ステータスレジスタをチェックする



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

49



周辺デバイス：ハードウェアタイマ

時間計測の必要性

- 時間計測
- 周期的な処理の実行
- 任意の時間に処理を実行

ソフトウェア(プロセッサ)による計時

- ループの実行回数により計時
- 精度が低い(分解能が低い, キャッシュやバスによるばらつき).
- 他の処理を行えない

ハードウェアタイマ

- 時間を計測するためのハードウェア
- 入力クロックに従いカウントを行うため, 精度が高い
- プロセッサと並列に動作

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

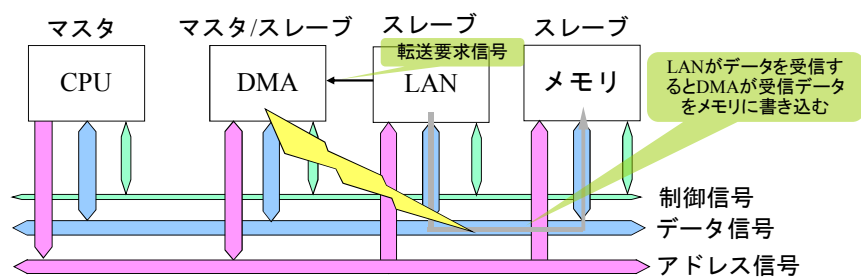
50



周辺デバイス : DMA (Direct Memory Access)

バスを駆動して、メモリ・メモリ間、
周辺デバイス・メモリ間のデータ転送を行う回路

- プロセッサの負荷を下げる
 - タイミング転送(事象, 時間)
- プロセッサと比較して高速に転送可能
- キャッシュに注意(OFFもしくは転送前にパージ)
- バスを駆動してプロセッサの動作を阻害するのでリアルタイム性に注意



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

51



組み込みハードウェアの基礎知識

1. コンピュータの構造
2. バスとメモリ
3. 周辺デバイス
4. 外部事象の待ち方

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

52



外部事象の待ち方：ポーリング

外部事象の例

- スイッチが押された、データを受信した、データを送信可能、etc...

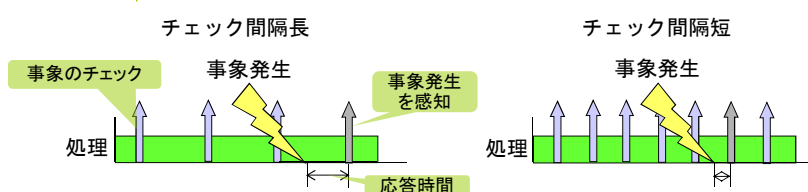
ポーリング

- 外部事象が発生すると、対応したレジスタのビットがセットされる
- プロセッサ(プログラム)で該当ビットを繰り返しチェックする方法

チェックの間隔

- チェックの間隔を短くすると、処理に占めるチェックのためのオーバーヘッドが増大する
- チェックの間隔を広げると事象が発生してから、その発生を感知するまでの時間が長くなり、リアルタイム性が低くなる

➡ オーバーヘッドとリアルタイム性のトレードオフ



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

53



外部事象の待ち方：割り込み

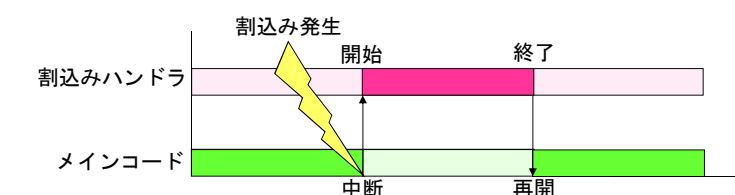
プロセッサが事象の発生を非同期に受け付ける方法

ソフトウェア的な視点

- 事象が発生すると、プロセッサが現在の処理を中断して、決められた関数(割り込みハンドラ)を自動的に実行する機構
- 割り込みハンドラ内に、事象に対する処理を記述する

ハードウェア的な視点

- プロセッサの割り込み端子に信号が入力されると、その時点のレジスタやPCの値を保存して、PCの値を割り込みハンドラのアドレスにセットする



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

54



割込み関連の用語の整理

割込み

- 外部からプロセッサに非同期に発行される要求
- プロセッサは要求を受け付けると要求に応じた処理を行う

割込み要因

- 割込みの発生要因
- プロセッサは複数の割込みを受け付けることができる

割込みマスク/割込み禁止・許可

- 使わない割り込みは無視したい
- 割込みが入ってもらいたくないときがある

割込みハンドラ(ISR)

- 割込みが発生すると実行される処理(関数)

割込み応答時間

- 割込みを受け付けてからハンドラが実行されるまでの時間
- 実時間性が求められる組込みシステムでは重要

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

55



割込みと例外

割込み(外部割込み)

- 実行中のプログラムとは無関係に発生
- 緊急な処理を要求する場合に使用

例外(内部割込み)

- 実行中のプログラムに依存して発生
- エラー処理を要求する場合に使用

例外要因の例

- ゼロ除算
- ページアウト, アクセス違反, TLBミス
- バスエラー, アドレスエラー
- ソフトウェア割込み(TRAPA命令, INT命令)

！用語の使い方は人(メーカー)によって異なるので注意！

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

56



多様な割り込みアーキテクチャ

プロセッサ, システム毎に割り込みアーキテクチャは異なる

- 近年のRISCプロセッサは機能が単純化する傾向にある
 - 割り込みベクタ
 - テーブル型 or 常に一箇所にジャンプ
 - 割り込みマスク
 - レベル型 or 個別マスク型
 - スタック
 - 割り込み専用スタックの有無
 - 割り込みレベル
 - 数字が大きいほど優先度が高いのかそれとも逆か
- さらに用語もプロセッサ(メーカー毎?)に異なる
 - 例外は割り込みの一種か
 - 割り込みは例外の一種か

2013/06/16

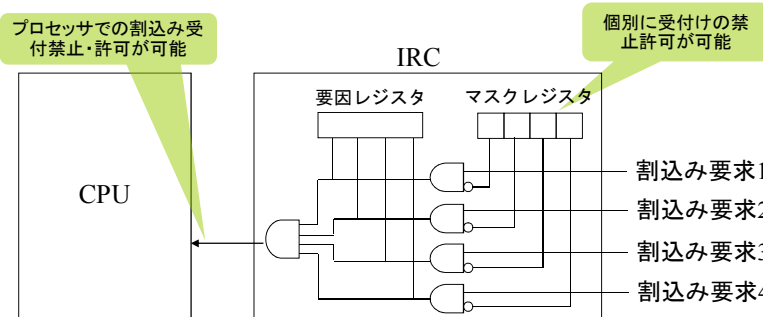
TOPPERSプロジェクト認定

57



割り込みコントローラ(IRC)

- 複数の割り込み要求を受け付け, プロセッサへ割り込み要求を出す回路
- 割り込み要求毎に, 要求受け付けの禁止・許可を設定可能
- どの割り込み要求から要求が出ているかを判定する
割り込み要因レジスタを持つ
- IRCが多段に接続されている場合もある



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

58



エッジトリガとレベルトリガ

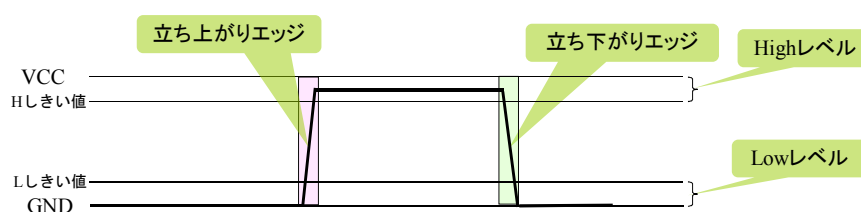
割込み要求の発生方法

エッジトリガ

- 信号の立ち上がりもしくは立下りにより、割込みの発生とみなす
 - 例) 自動販売機のボタンと、ATM/新幹線のタッチパネル
- 割込みを受け付けた後、割込みコントローラのクリアが必要

レベルトリガ

- 信号のレベルにより、割込みの発生とみなす
- 割込みを受け付けた後、割込みの発生元(ソース)を操作して、割込み要求を下げる必要がある



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

59



割込み禁止と割込み優先度

割込みを受け付けない、また受け付けた後に
割込みがかかり続けたいためのしくみ

全ての割込みの禁止

- 全ての割込みの受け付けを禁止する
- ある一連の処理を妨げられない場合に使用
- プロセッサにより実現

個別の割込み禁止

- 割込み要因ごとに割込み受付の許可・禁止を設定する
 - 受け付けた割込みを禁止する,
 - 使用しない割込みを受け付けない
- IRCにより実現

ノンマスカブル割込み (NMI)

- 受付を禁止できない割込み,
デバッグ、システムの致命的なエラーの通知に使用される

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

60



割込みベクタテーブル

割込み受け付け時に実行する
関数(割込みハンドラ)の先頭アドレスを置くテーブル

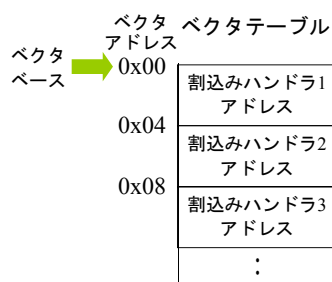
- プロセッサは割込みを受け付けると割込み要因を判定して、その要因に対応した割込みハンドラ先頭アドレスを読み込みジャンプする
- CISC型のプロセッサで一般的な方式

ベクタベース

- ベクタテーブルを置くメモリのアドレス
- 固定 or 変更可能

ベクタアドレス

- 割込み要因毎のベクタテーブル中の先頭アドレスの置き場所
- ベクタベースからのオフセット



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

61



RISC型割込みベクタ

割込み発生時に特定のアドレスから実行を開始する

- RISCプロセッサで一般的な方法

例1) SH3 : ベクタベースは可変.

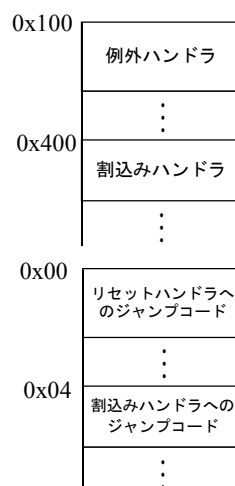
それぞれのアドレスにハンドラを置く

- リセット : 0x000
- 例外 : ベクタベース + 0x100
- 割込み : ベクタベース + 0x400

例2) ARM : ベクタベースは固定.

ベクタの間が4byteであるため、それぞれのアドレスにハンドラへのジャンプコードを置く

- リセット : 0x00
- 未定義命令実行 : 0x04
- データアボート : 0x10
- 割込み : 0x18



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

62



プロセッサの割込み/例外処理の例 (CISCプロセッサ:ARM7)

- 要求された割込みの優先レベルが、プロセッサのフラグレジスタ (FLG)中の割込み優先マスク(IPL)より大きければ、割込みを受け付ける
- 割込みを受け付けると、割込み要因に対応したベクタテーブルに登録されているアドレスにジャンプする。
その際、以下の処理をハードウェアが行う
 - スタックを割込みスタック (ISP)に変更
 - 割込み要因に対応した割込み制御レジスタのIRビットをクリア
 - FLGの割込み許可フラグを‘0’にして割込み禁止
 - FLGとPCをスタックに保存
 - プロセッサ割込み優先レベルに受け付けた割込み優先レベルを設定

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

63

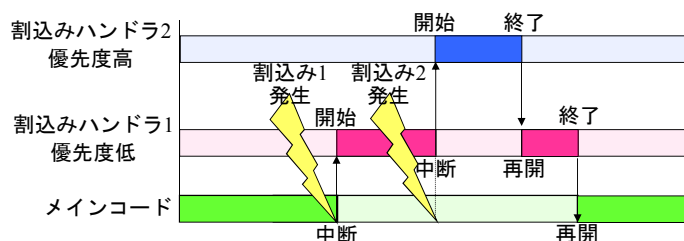


多重割込み：高優先度の割込みの発生

割込み処理中にさらに高優先度の割込みの要求を受け付ける

割込み優先レベル

- 各割込み要因に優先度を持たせる。プロセッサは割込みレベルを持ち(可変)、現在の割込みレベル以下の優先度を持つ割込みが発生しても、割込みを受け付けない
- 割込み毎に適切に優先度を設定する必要がある



2013/06/16

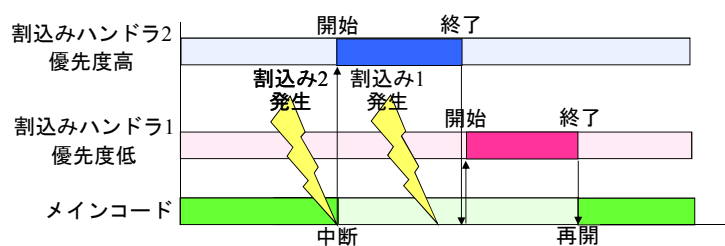
TOPPERSプロジェクト認定

64



多重割込み：低優先度の割込みの発生

- 高優先度の割込みを受け付けている際に、受付中の割込みより低優先度の割込みが発生すると、高優先度の割込み処理が終了してから、低優先度の割込みが受け付けられる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

65



組込みプログラム開発の基礎知識

1. 開発環境
2. デバッグ環境
3. 実行環境
4. コーディングルール

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

66



クロス開発環境：ターゲットシステムとホストシステム

組み込みシステムはクロス開発により開発する

クロス開発

- 開発環境（ホスト）と実行環境（ターゲット）が異なる開発形式
- 機械語も異なる

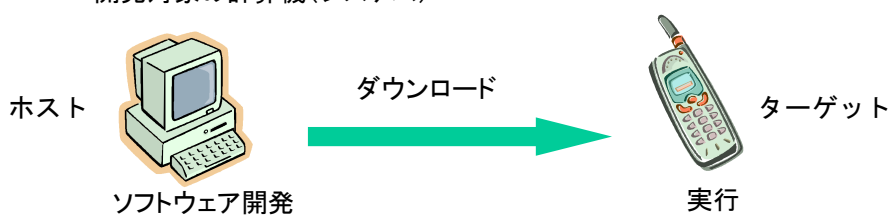
↔ セルフ開発

ホスト

- ソフトウェアを開発する（開発環境を実行する）計算機

ターゲット（ターゲットプロセッサ）

- 開発対象の計算機（システム）



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

67



組み込みソフトウェア開発に使われるプログラミング言語

C言語

- ハードウェアを直接操作するプログラミングが可能であるため、組み込みソフトウェア開発では、最も使われている

アセンブリ言語

- DSPなどの特殊なプロセッサで使われる場面が多い
- コンパイラが扱えない特殊命令を直接記述して、性能を出す

C++言語

- 利用は広がっているが、まだ限定的
- オーバーヘッドが大きい
- どのような実行コードになるか見えにくい

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

68



C言語のツールチェーン

C言語コードを実行コードに変換するためのツール群

コンパイルドライバ

- 実行コードを生成するまでの一連の処理を実行
 - プリプロセッサ, コンパイラ, アセンブラ, リンカを呼び出す

プリプロセッサ

- #includeやマクロを展開

コンパイラ

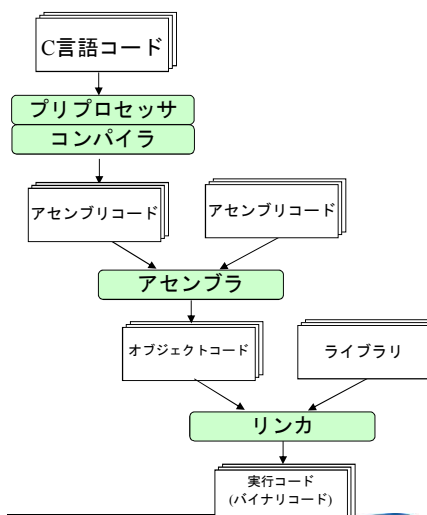
- プリプロセッサされたC言語コードをアセンブリコードへ変換

アセンブラ

- アセンブリコードをオブジェクトコード(機械語プログラム)に変換

リンカ

- 複数のオブジェクトコードとライブラリをリンクし実行コードを生成する



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

69



M16C用のツールチェーン

プリプロセッサ : cpp30

- #includeやマクロを展開する

コンパイラ : nc30, ccom30

- オブジェクトコードを生成するまでの一連の処理(プリプロセッサ, コンパイラ, アセンブラ, リンカの呼び出し)を行う場合は, コンパイルドライバとも呼ばれる

アセンブラ : as30

- アセンブリ言語記述を機械語プログラムに変換する.

リンカ : ln30

- 複数の機械語プログラムとライブラリをリンクし最終イメージを生成する

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

70



クロスコンパイラ

C言語等の高級言語記述からホストコンピュータと異なる
プロセッサのアセンブリ言語記述を生成するプログラム

- 一般に、コンパイルの前にプリプロセッサを呼び出し、コンパイル後にアセンブラ・リンカを呼び出し、実行コードを生成する
 - コンパイラドライバ
- 豊富なコンパイルオプション
 - エンディアン、フローティングの扱い、etc...
 - ターゲット非依存とターゲット依存
 - ターゲット依存のコンパイルオプションの例 (Nios2用gcc)
 - -meb : Use big-endian byte order
 - -mel : Use little-endian byte order
 - -mno-hw-mul : Disable MUL instructions
 - -mno-hw-div : Disable DIV
 - -msmallc : Link with a limited version of the C library

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

71



クロスコンパイラ : プリプロセッサ

コンパイルの前処理, プリプロセッサにより実行される

プリプロセッサディレクティブ

- プリプロセッサへの指令
- includeディレクティブ
- defineディレクティブ (マクロの展開)
- 条件コンパイル

マクロの展開

```
#define N_DATA 10
...
int n_data = N_DATA
```

条件コンパイル

```
#ifdef DEBUG
...
#else
...
#endif /* DEBUG */
```

多重インクルードの防止

```
#ifndef _TEST_H_
#define _TEST_H_
本文
...
#endif /* _TEST_H_ */
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

72



クロスコンパイラ：最適化技法

効率のよいアセンブリコードを生成する技法

- 基本はプログラムの実行速度の向上
- 数多くの技法が存在し、コンパイラオプションで細かく制御（有効・無効）可能なコンパイラが多い
- 組み込みシステム特有の最適化
 - コードサイズ縮小
 - コンパイラの最適化技法の中には、高速化とコードサイズの縮小が同時に達成できるものと、両者が両立しないものがある
 - 同時達成：共通部分式除去
 - 両立不可能：ループ展開
 - 消費電力削減のための最適化
 - 研究テーマ段階

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

73



クロスコンパイラ：最適化の弊害

メモリアクセス

- 最適化によりメモリアクセスパターンが変わる可能性
 - ➡ volatile宣言（標準のC言語の機能，後述）

デバッグ

- 最適化レベルを上げるとデバッグが難しくなる
 - 最適化により命令の順序が入れ替わるため、ソースコードとの対応をつけることが難しくなる
 - 関数の途中で、引数の値が失われている場合も（デバッガが扱いに困る）
- ソフトウェアテスト・デバッグ中は最適化レベルを下げておき、テストが終ると最適化レベルを上げる方法は、受け入れられない場合が多い
 - 最適化レベルで時間的な振舞いが変わる
 - コンパイラの最適化にバグがある可能性

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

74



クロスコンパイラ：インラインアセンブラ

C言語記述中に直接アセンブリコードを記述するための機能

- C言語では記述できないプロセッサの特殊命令や、特殊レジスタの操作を記述する
 - ・コントロールレジスタの操作
 - ・割込み禁止許可命令
- 記述方法は、コンパイラによって異なる

armv4の例

CPSRレジスタ取得

```
inline uint32_t current_sr(void){
    uint32_t sr;
    asm("mrs %0,CPSR": "=r" (sr));
    return sr;
}
```

CPSRレジスタ書き込み

```
inline void set_sr(uint32_t sr){
    asm("mrs CPSR,%0": "=r" (sr): "cc");
}
```

割込み許可

```
inline void locl_cpu(void){
    set_sr(current_sr() | 0x80);
}
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

75



クロスコンパイラ：プラグマとアトリビュート

コンパイラへ特定の情報を渡すためのコンパイラ指定

- ・プログラム中に記述する
- ・C言語標準の指定(浮動小数点演算関連)もあるが、多くはコンパイラ毎に定義されている

プラグマの例

- ・ warning除去 : #pragma warning(disable : xxx)
- ・ 割込みハンドラ関数の指定 : #pragma interrupt
- ・ アセンブラ関数 : #pragma inline_asm
- ・ アライメント : #pragma align 4

アトリビュートの例

- ・ セクション指定 : int a __attribute__((section(".shared"),nocommon));
- ・ 関数のエイリアス : void foo() __attribute__((alias("bar")));
- ・ 常にインライン : void foo() __attribute__((flatten))

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

76



クロスアセンブラ

アセンブリ言語で記述されたプログラムを入力とし、
ターゲットプロセッサ用の機械語のプログラム
(オブジェクトコード)を生成するプログラム

アセンブラプリプロセッサ

- 処理の前にプリプロセッサを呼び出すものもある
 - C言語と同等のマクロが使用可能

アセンブリ言語記述の互換性

- 同じプロセッサのアセンブラであっても、入力となるアセンブリ言語記述の互換性があるとは限らない
- マクロ定義、定数やデータの記述方法が異なる

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

77



クロスリンカ

複数のオブジェクトコードをまとめてターゲットプロセッサで
実行可能な実行コードを作成するプログラム

- ロケーション決めとアドレス(シンボル)解決

セクション

- セグメントとも呼ばれる
- コンパイラ、アセンブラが出力するプログラムまたはデータの固まりをセクションと呼ぶ
- セクションにはそれぞれプログラム属性を持っている
- 標準的なコンパイラは、次のセクションを生成する(呼び方はコンパイラによって異なる)
 - text : プログラムコード
 - rodata : 定数データ(文字列)
 - data : 初期値を持つデータ
 - bss : 初期値を持たないデータ(0に初期化される)

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

78



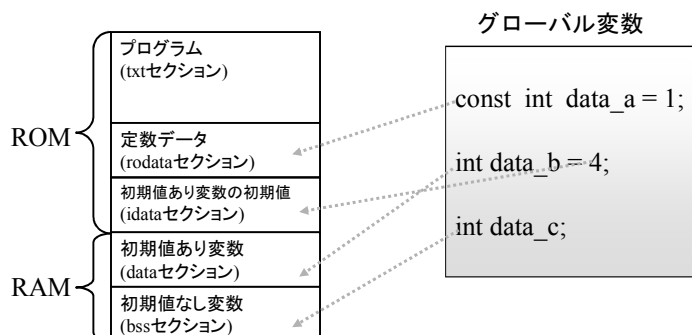
クロスリンカ : セクション

独自セクション

- ユーザー独自のセクションを作成可能.
- 例) ベクタテーブル
 ➡ メモリロケーションの指定(後述)

セクションの指定

- プラグマ, 属性指定 (gccではattribute), アセンブラへの指令



2013/06/16

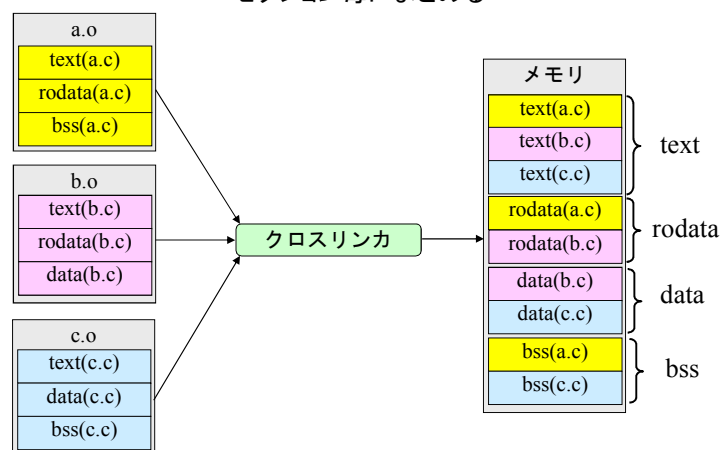
TOPPERSプロジェクト認定

79



クロスリンカ : 複数のオブジェクトコードのまとめ

各オブジェクトコードに含まれるセクションを
セクション毎にまとめる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

80



クロスリンカ：メモリロケーションの指定 (リロケーション)

各セクションをどの場所(アドレス)に配置するかを指定する

ROMとRAMの使い分け

- 固定値のプログラムとデータはROMに, 可変値のデータはRAMに
- ### メモリの性質による使い分け
- 組込みシステムは性質の異なるメモリで構成されている
 - 高速だが小容量のSRAM
 - 低速だが大容量のDRAM
 - 不揮発のフラッシュメモリ
 - データやプログラムの性質に応じて配置する場所を適切に指定する

特定アドレスへの配置

- ベクタテーブル等はプロセッサによって定められた場所(アドレス)に配置する必要がある.
- リセット後の実行開始アドレスにプログラムの先頭を配置する(スタートアップモジュール)

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

81



クロスリンカ：リンクスクリプト

リンカに対して各セクションのリンク方法や
その先頭番地を指定するスクリプト(名前は環境によって異なる)

GCCの例

```
MEMORY{
  VECT (rx): ORIGIN = 0x000000, LENGTH = 0x0001c0
  ROM  (rx): ORIGIN = 0x0001c0, LENGTH = 0x01fe40
  RAM  (rwx): ORIGIN = 0x21f000, LENGTH = 0x001000 /* 外部RAM */
  STACK(rw): ORIGIN = 0xffe600, LENGTH = 0x000600 /* 内蔵RAM */
}
SECTIONS{
  .vectors :{
    *(.vectors)
  } > VECT
  .text :{
    entry.o(.text)
    *(.text)
    *(.rodata)
  } > ROM
  .data :{
    *(.data)
  } > RAM
  .....
}
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

82



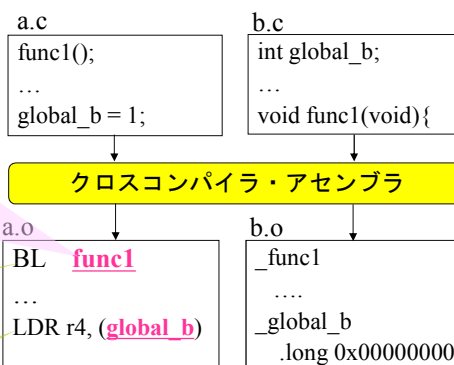
クロスリンカ : アドレス(シンボル)の解決

コンパイル時には定まっていない参照アドレスを決定する

参照アドレスの使用箇所

- 関数呼び出し(関数の先頭番地)
- グローバル変数の参照

実際のアドレスは、
クロスリンカによる
ロケーション決め
の後にしか分
からない(クロス
コンパイラは分か
らない)



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

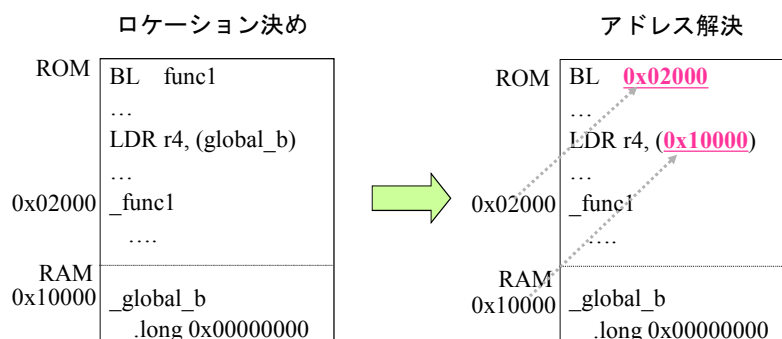
83



クロスリンカ : アドレス(シンボル)の解決

ロケーション決めの後、参照アドレスを用いている
箇所のコードを変更する

- ロケーション決めによって、関数とグローバル変数のアドレスが決定される



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

84



クロスリンカ : シンボル解決の実現方法

コンパイル・アセンブル後のオブジェクトコードには、
機械語の命令に加えて、"シンボル情報"が含まれている

シンボル

- ソースコードで定義されている関数やグローバル変数の名前の情報
- ソースコードで参照している他のソースコードで定義された関数や変数への参照情報(未解決シンボル)

ソースコード	シンボル情報	シンボル名
extern int global_b; extern void func2(void); int global_a; void func1(void){ global_b = 1; func2(); }	属性 00000000 00000000 00000000 00000000 00000010	U _func2 U _global_b b .bss d .data t .text T _func1 C _global_a

シンボル値

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

85



クロスリンカ : シンボル解決の実現方法

- 各オブジェクトコードの未解決シンボルの情報をチェックして、他のオブジェクトコードでそのシンボルが定義されていないか、ライブラリで定義されていないかチェックし、定義されていればライブラリをリンク対象にする
- リンカはロケーション決めを行い、各関数とグローバル変数のアドレスを決定する
 - シンボルにアドレスが割り当てられる
- 各オブジェクトコードの未解決シンボルの情報をチェックして、未解決シンボルがあれば、参照箇所を実際のアドレスに設定する
- 実行ファイルのシンボル情報の例)

```
000081e0 T func1
000081c4 T func2
0000a6e8 B global_a
0000a6e4 B global_b
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

86

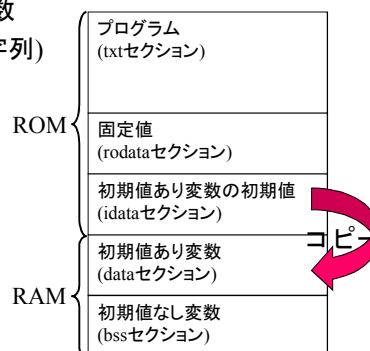


クロスリンカ：ROM化可能コードの生成

プログラムコードをROMに置いて動作させる方法

- プログラムコードと定数データはROMに置く
 - 定数データ: C言語でconst宣言された変数
: 文字列定数(“”で囲んだ文字列)

- 初期化されるデータは、値をROMに置いて、ROM
プログラム実行前にRAMにコピーして使う
 - データを配置すべきアドレスと、実行時に
参照すべきアドレスが異なる
 ➡ スタートアップモジュールの役割



組込みプログラム開発の基礎知識

1. 開発環境
2. デバッグ環境
3. 実行環境
4. コーディングルール

組込みソフトウェアのデバッグ環境

組込みソフトウェア開発には様々なデバッグ環境が存在

基礎知識：デバッグ

- バグ (bug) の発見を支援するツール

主な機能

- プログラムのロード
- プログラムの実行と停止
- プログラムの読出し(対応するソースコードの表示)
- データの読出し, 書換え(変数, メモリ, レジスタ)
- 関数(またはサブルーチン)の呼出し
- ブレークポイント(実行ブレーク, アクセスブレーク)
- ステップ動作(ソースコードレベル, マシン語レベル)
- スタック状態の読出し, バックトレース

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

89



デバッグモニタ

ターゲットシステムでプログラムとして動作させ,
シリアルインタフェース等で人間もしくはホストシステムの
デバッグと通信することでデバッグを行う

ROMモニタ(対人間)

- ソースコードデバッグ機能は持たない

リモートデバッグ(対デバッグ)

- 高度なデバッグ機能をホストシステムのデバッグで実現
- ターゲットシステムにはターゲットシステムの状態を参照・設定するための最低限のソフトウェアを実行
 - レジスタ/メモリの読出し/書込み
 - 実行の開始/再開, 1ステップ実行

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

90



ICE (In-Circuit Emulator)

- ターゲットボード上のプロセッサを外し、代わりにプロセッサをエミュレーションするICEを接続する
- プロセッサの動きをリアルタイムに監視し、必要なタイミングで動作を止める/変えることができる
- “フルICE”とも呼ばれる
 - ➡ システムを停止させないデバッグ作業を支援
 - ユーザーインタフェース部分はホスト上で動作させる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

91



ICEの問題点

- プロセッサ毎に開発しなければならないため高価
 - ➡ ROMエミュレータ
- ワンチップ化やキャッシュにより、チップの外部からバスが観測できない
 - ➡ エバチップ (Evaluation Chip)
 - ➡ オンチップデバッグ機能
- プロセッサの高速化により、ブーループを指すと動作しなくなる/動作が不安定になる
 - ➡ オンチップデバッグ機能

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

92



ROMエミュレータ/エバチップ

ROMエミュレータ

- プロセッサではなく, ROMソケットにプルーブを差すことでプロセッサの動作を監視
- プロセッサの動作を止める/変えるためには, NMIを使う



エバチップ (Evaluation Chip)

- プロセッサ内部のバスを外部に引き出した, デバッグ時専用のプロセッサ

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

93



オンチップデバッグ機能

- デバッグ支援回路をチップ内に実装する
- 外部のインターフェースユニットを経由してホストパソコンから制御
- ICE (のサブセット) がチップ内に入っているイメージ



2013/06/16

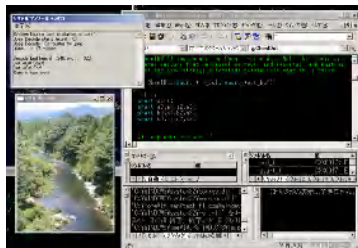
TOPPERSプロジェクト認定

94



シミュレータ

- ハードウェアが完成する前にソフトウェアをテスト・デバッグしたい場合に広く用いられる
- シミュレーション速度と時間精度のトレードオフに
 - Cycle Accurateなシミュレータ(CAS, 低速)
 - 命令セットレベルのシミュレータ(ISS, 中間)
 - C言語レベルのシミュレータ(高速, 時間精度は無視)
- コシミュレーション(ハードウェアとソフトウェアを同時にシミュレーションするための技術)



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

95



組み込みプログラム開発の基礎知識

1. 開発環境
2. デバッグ環境
3. 実行環境
4. コーディングルール

2013/06/16

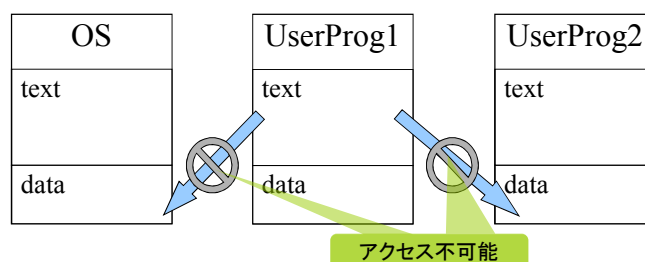
TOPPERSプロジェクト認定

96



汎用PC用ソフトウェアのランタイム構造

- 各プログラムは、独立したメモリ空間(論理空間)で動作
 - メモリマネージメントユニット(MMU)によるマッピングとメモリ保護
 - 他のプログラムやOSのメモリ空間へのアクセスは不可能
 - プログラムに不具合があり、正しくないメモリ空間にアクセスした場合は、アクセス違反で終了されるだけで、システム全体に影響は及ぼさない



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

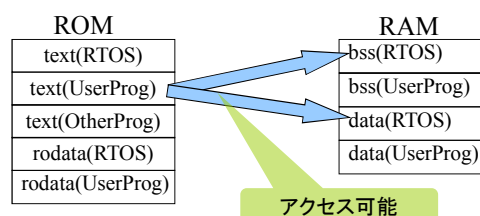
97



組み込みソフトウェアのランタイム構造(一般的な)

1. リンクモデル

- ユーザープログラムがリアルタイムOSを含む他のプログラムやデータとミックスされて配置され、それぞれは保護されていない
 - ➡ MMUを用いたメモリ保護は実行オーバーヘッドが大きく、リアルタイム性の弊害となる
- ユーザープログラムは容易にリアルタイムOSのデータを破壊可能
 - ➡ システム内のソフトウェアは信頼できるという前提
- メモリアクセス関連のデバッグが困難



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

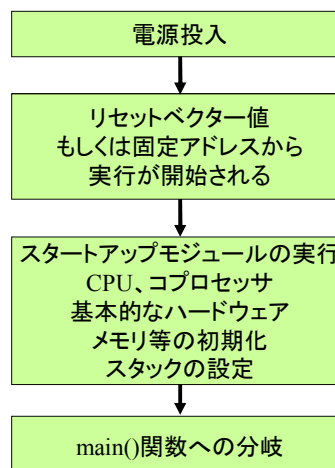
98



スタートアップモジュール

C言語のmain関数が実行される前に実行されるプログラム

- 標準的なコンパイラは、何も指定しないと標準のスタートアップモジュールをリンクする
- スタートアップモジュールの主な処理内容
 - ハードウェア依存の初期化
 - スタックポインタの初期化
 - dataセクションの初期化 (ROMからRAMにコピー)
 - bssセクションの初期化 (0に初期化する)
 - (C++の場合)コンストラクタとイニシャライザを実行する
 - main関数を呼ぶ



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

99



スタック

プログラム中の一時的な変数の保存に使われるメモリ領域

LIFO方式

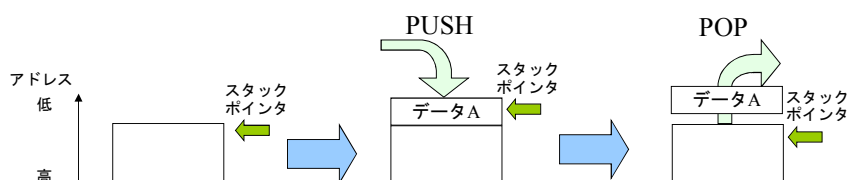
- 後入れ先出し (LIFO : Last In First Out) でデータを扱う
- Push操作, Pop操作, 成長方向は環境依存

スタックポインタ

- スタックを管理するためのレジスタ, スタックの先頭番地を示す
- スタックの先頭番地にデータが入っているかは環境依存

スタック領域

- プログラムがスタックとして使用可能な領域
- セクションとして確保したり, グローバル配列としてdata領域に確保する



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

100

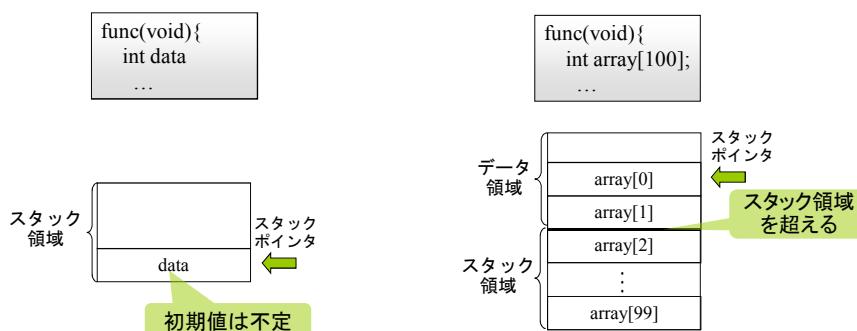


スタック：ローカル変数

ローカル変数はスタックに確保される

スタックオーバーフロー

- スタック領域のサイズを超えるローカル変数を確保すると、隣接する領域を破壊してしまう



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

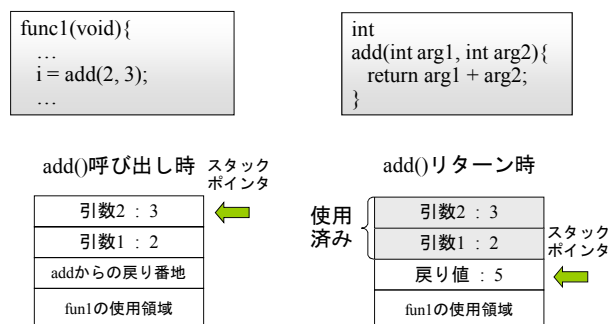
101



スタック：関数呼び出し

関数呼び出しの際、引数、リターンアドレスや戻り値をスタックに入れるプロセッサがある

- スタックを使うかどうか、使う場合の使い方は、プロセッサやコンパイラによって異なる
- ➡ Application Binary Interfaceによって規定



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

102

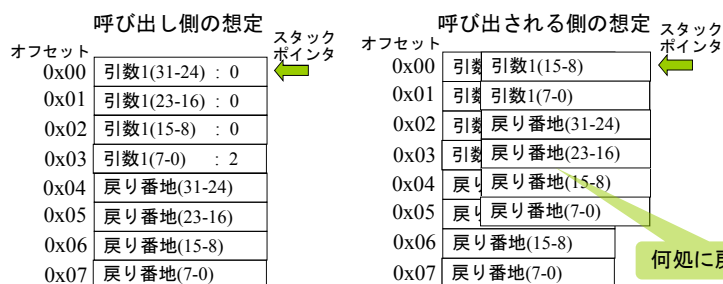


スタック：関数のプロトタイプ宣言

- 関数のプロトタイプ宣言を怠ると....
 - コンパイラによる引数や戻り値のチェックが行えない
 - 暗黙の型変換が行われず、予期しない挙動になる

```
func1(void){
  ...
  i = square(2);
  ...
}
```

```
int
square(short arg1){
  return arg1 * arg1;
}
```



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

103

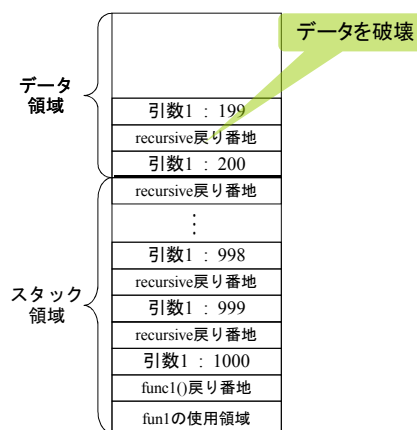


スタック：再帰呼び出し

関数を呼び出すたびにスタックを消費するため、
再帰の深さとスタックサイズに注意が必要

```
func1(int n){
  ...
  recursive(1000);
  ...
}
```

```
int
recursive(int n){
  if(n == 0)
    return 0;
  return func1(n-1) + n;
}
```



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

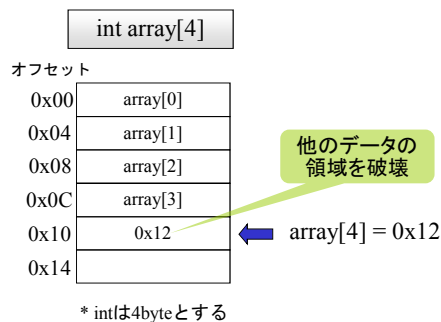
104



配列

メモリ上に一次元に確保される

- Cコンパイラはインデックスの正当性・妥当性の検証は行わない
- 範囲外のインデックスでアクセスを行うと、他のデータを破壊してしまう
 ➡ バッファオーバーフロー/ラン



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

105

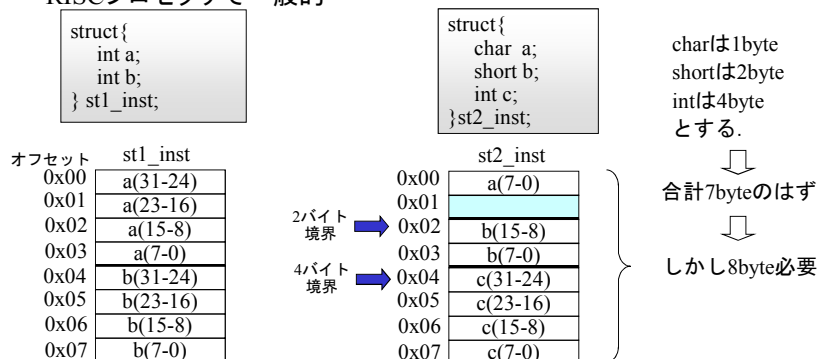


構造体

プロセッサのアライメントに従い配置される

アライメント

- 4バイトデータは4バイト境界に、2バイトデータは2バイト境界に置いてアクセスする必要があるプロセッサがある
- RISCプロセッサで一般的



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

106



C言語から周辺デバイスへのアクセス(1/2)

ポインタを用いてアクセスする
(メモリマップドI/Oの場合)

ポインタ

- アドレスを指し示し, 単項演算子*を使ってアクセスすることにより特定のアドレスへのアクセスが可能

特定アドレスへのアクセス

- デバイスのレジスタは特定のアドレスを持っている
- ポインタ変数にアドレスを代入し, そのポインタ変数を使うことでアクセス可能
- アドレス値をポインタ型へキャストする

aのポインタ値の取得

```
int a;
int *p_a = &a;
```

アドレス	変数名
0x2000	a
0x2004	b
0x2008	c
0x200C	d

2004番地へのアクセス

```
int *p_b = 0x2004;
*p_b = 1;

*(int*)(0x2004) = 1;
```

キャスト

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

107



C言語から周辺デバイスへのアクセス(2/2)

型とアクセスサイズ

- デバイスのレジスタにはアクセスサイズが定まっている
- int : 4byte, short : 2byte, char : 1byte とすると, intポインタは4byteアクセス, shortポインタは2byteアクセス, charポインタは1byteアクセスとなる

例) 0x1000 にあるアクセスサイズが2byteのデバイスレジスタの読み込みと書き込み

読み込み

```
data = *((short *) (0x1000));
```

```
short *p_reg = 0x1000;
data = *p_reg;
```

書き込み

```
*((short *) (0x1000)) = data;
```

```
short *p_reg = 0x1000;
*p_reg = data;
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

108

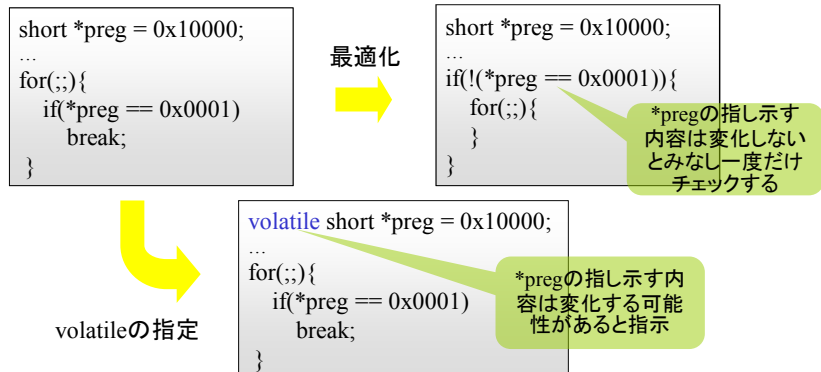


volatile : 必要性

コンパイラの最適化を抑制するC言語の型修飾子

- メモリアクセスのパターンを保存する

例) 0x10000にあるレジスタの内容が0x0001になるまで待つ



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

109



volatile : 共有変数

マルチタスク/スレッド, 割り込みを使用する場合は,
グローバル変数にもvolatile指定が必要なことがある

- コンパイラはコンパイル対象以外の関数が共有変数を書き換えることを想定していない
 - 割り込みハンドラ, 他のタスク・スレッドでの書き換えが発生する可能性がある
 - ループ中で複数回アクセスする場合に最適化の対象となる

例) グローバル変数pregの内容が1になるまで待つ

```
volatile short preg; /* グローバル変数 */
...
for(;;){
    if(preg == 1)
        break;
}
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

110



volatile : 記述方法

• ポインタ変数

```
volatile *char preg;
*preg = 0x01;
```

• キャスト

```
*((volatile char *)0x1000) = 0x01;
```

• ポインタの volatile 宣言時の注意

•device_registerの指す先がvolatile

```
volatile char *device_register
```

•device_register自身がvolatile

```
char *volatile device_register
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

111



ビット演算

ビット関連の演算(&, |, ~, ^, <<, >>)は,
デバイスレジスタの操作で多用する

特定ビットのみの取り出し

- 取り出したいビットパターンとの論理積(AND)により生成
- 0x11のビット5,4(0x30)のみ残したい

$$0x11("00\underline{01} 0001") \& 0x30("00\underline{11} 0000") = 0x10("00\underline{01} 0000")$$

特定ビットのクリア

- クリアしたいビットパターンの否定との論理積(AND)により生成
- 0x21のビット5,4(0x30)をクリアしたい

$$\sim 0x30("00\underline{11} 0000") = 0xCF("11\underline{00} 1111"),$$

$$0x21("00\underline{10} 0001") \& 0xCF("11\underline{00} 1111") = 0x01("00\underline{00} 0001")$$

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

112



割り込みプログラミング

- 割り込みのプログラムを作成するには
 - 割り込みの概念の理解
 - プロセッサアーキテクチャの理解
 - 割り込みコントローラのアーキテクチャの理解（結線）
 - コンパイラの理解
- が必要

組み合わせの多様性

- 組み込みシステムでは、多くの種類のプロセッサとコンパイラを扱うことになるため、組み合わせ毎にプログラミングは異なる
 - ➡ 基本的な考え方はどの環境でも同じ

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

113



プロセッサの割り込みアーキテクチャの例：ARM7

- プロセッサによる割り込み処理シーケンス
 1. 割り込みを受け付ける
 2. R14に割り込み発生時のPCをセーブ
 3. CPSRをSPSR_xxxにセーブ
 4. CPSR[4:0]割り込み後の実行モード
 5. CPSR[5] = 0
 6. 割り込みモードに対応したCPSRの設定
リセットまたは高速割り込みならばCPSR[6] = 1、その他はCPSR[6] = 0
 7. PCをエクセプションベクタアドレスをセット
- 細かい処理はアセンブラで記載し処理しなければならない

ハードウェアが何をしてくれて何をしてくれないかを明確にする

- CISCプロセッサの場合割り込み要因ごとに、割り込みベクタが対応しハードウェアにて割り込みハンドラまでの分岐、復帰を行ってくれる
- Cortex-Mは割り込みベクタ方式と併用型となりCISCプロセッサに近い、割り込み処理を行うことができる

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

114



割込みハンドラ

割込み受付時はレジスタの保存(RISC型は割込み要因の判定),
ハンドラ終了時は復帰命令の呼び出しが必要

アセンブリ言語による記述

- 入出力口をアセンブラで記述し、ハンドラ本体はC言語で記述する
場合が多い
- 必要なレジスタの保存をした後、C言語の関数を呼び出し、C言語
の関数が終了したら、復帰命令を呼び出す
- コーリングコンベンションに従って呼び出す必要がある

C言語による記述

- pragmaにより指定することにより、レジスタの保存、復帰命令の呼
び出しをコンパイラが関数の前後に入れる
- 最低限の処理しか行わないので、利用できない場合もある

```
#pragma interrupt
void
int_handler(){
    ....
}
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

115



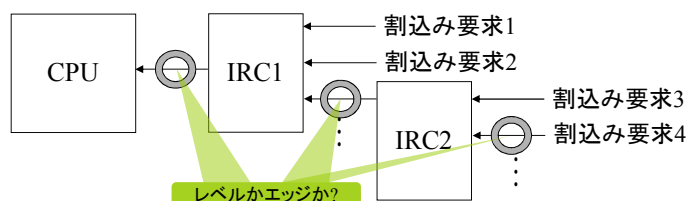
割込み要因のクリア

割込みの要求方法

- エッジトリガ
 - 割込みコントローラーの要求レジスタをクリア
- レベルトリガ
 - 割込みのソースとなるデバイスの割込み要求をクリア
 - クリアの条件は様々。ビットのクリア、データの読み込み、書き込み

割込み周りのアーキテクチャ

- IRCのアーキテクチャ、IRCがネストしている場合も



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

116



ベクタテーブルの実現

割込みベクタテーブル

- ベクタテーブル用のセクションの作成
- 割込み要因毎の割込みハンドラの先頭番地を登録したテーブルを作成

RISC型割込み

- 特定の関数(通常, アセンブラ関数)をプロセッサで定められたアドレスに配置するようにする

ベクターテーブルの例

```
.section vector
.global vector_table
vector_table:
    .long handler1 /* オフセット0 */
    .long handler2 /* オフセット1 */
    .long handler3 /* オフセット2 */
    :
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

117



ARM-CPUの割込み

- ARM7はRISC型割込みとなり、左表の設定アドレスが、例外や割込みが発生した場合の実行アドレスとなります
- このアドレスにジャンプ命令を入れ、割込みハンドラとのつなぎプログラムは自作します
- 注: 左表は実仕様を簡略化したものです

例外タイプ	モード	通常アドレス
リセット	スーパーバイザ	0x00000000
未定義例外	未定義	0x00000004
ソフトウェア割込み (SWI)	スーパーバイザ	0x00000008
フェッチアボート	アボート	0x0000000C
データアボート	アボート	0x00000010
割込み(IRQ)	割込み	0x00000018
高速割込み(FRQ)	高速割込み	0x0000001C

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

118



Cortex-Mの割込み

- Cortex-MはNVICという割込みコントローラに変更され、CISCプロセッサと同等のベクタ型割込みとなりました
- Cortex-AやRは旧来のARMと同等の割込み方式です

例外タイプ	位置	優先度	説明
-	0	-	リセット時SPの値
リセット	1	-3(最高)	電源投入、ウォームリセット
マスク不能割込み	2	-2	割込み禁止ができない割込み
ハードフィールド	3	-1	
メモリ管理	4	構成可能	メモリ管理ユニットの例外
バスフォールト	5	構成可能	フェッチやメモリアクセスエラー
用法フォールト	6	構成可能	未定義命令実行等の例外
-	7-10	-	予約
SVCall	11	構成可能	ソフトウェア割込み
デバッグモニタ	12	構成可能	ホールド中でないときのデバッグモニタ
-	13	-	予約
PendSV	14	構成可能	
SysTick	15	構成可能	システムタイマの割込み
外部割込み	16以上	構成可能	NVIC経由の外部割込み

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

119



Cortex-Mのレジスタ構成

- 実行モードは特権モードと非特権(ユーザ)モードの2つだけ
- CPSRレジスタは3つのレジスタに分解された
 - APSR, IPSR, EPSR
- FIQ割込みはなくなり、割込み発生時、スタック上に使用するレジスタをハードウェアでPUSHする
- 割込み復帰はBX命令のエクセプションモードで行われる

ユーザー	特権モード
R0	R0
R1	R1
R2	R2
R3	R3
R4	R4
R5	R5
R6	R6
R7	R7
R8	R8
R9	R9
R10	R10
R11	R11
R12	R12
R13	R13_svc
R14	R14
PC	PC

特権モード移行時
R13(SP)
のみ変更
となる

ARSP	APSR
IPSR	IPSR
EPSR	EPSR

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

120



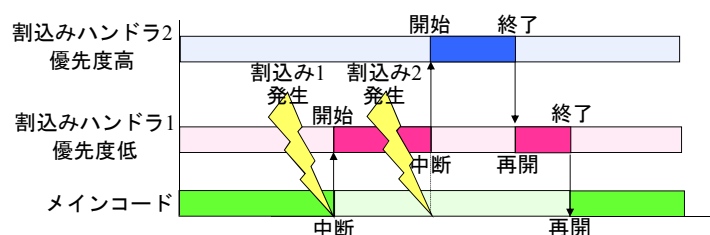
多重割込み

割込みを受け付けた直後

- 一回目の割込みと二回目以降の割込みで処理が異なる場合があるので、どちらか判定する
例) スタックポインタをソフトウェアで変更しなければならない場合

割込みを許可する前

- 割込みマスク, 割込み優先度を適切に設定する
- 割込みを受け付けるとプロセッサで上書きされるレジスタ (退避レジスタ等) を保存する



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

121



割込み禁止区間

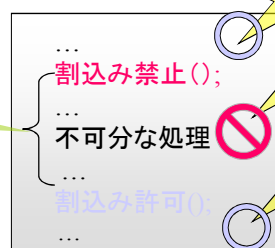
割込み禁止の必要性

- デバイスレジスタの操作
 - 一定時間内に複数のレジスタを操作しなければならない場合
- 割込みハンドラと共有する変数の操作
 - 特に複数変数の整合性を保たなければならない場合

割込み禁止に関する注意

- 割込み応答性を損なわないように適切に設定する必要がある

割込み禁止
区間



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

122



組込みプログラム開発の基礎知識

1. 開発環境
2. デバッグ環境
3. 実行環境
4. コーディングルール

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

123



コーディングルール(プログラミングガイドライン)

ソフトウェア品質を保つために
プログラム開発(記述)で守るべきルール

ソフトウェア品質

- 理解しやすく管理しやすい(可読性が高い)
 - 複数の人間により開発・保守される
- 信頼性が高い(バグがない)

コーディングルールの例

- 命名規則
- コメントの記述方法やインデント
- 問題が発生しやすい記述の使用を避ける
 - C言語のgoto文

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

124



C言語の危険性

C言語は高い能力をもち自由度が高い
プログラム言語だが、危険性も高い

ポインタ

- ポインタ値の妥当性はチェックしない
 - バッファオーバーラン

配列

- インデックスの妥当性をチェックしない

言語仕様中の未規定・未定義事項

- コンパイラやターゲットによって挙動が異なる
 - 例) int型のビット幅
 - 構造体のフィールドの配置
 - char型が符号ありかなし

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

125



メトリクス

ソースコードの特性を定量的に表現したもの

- ソースコードの品質管理・評価に用いられる

- メトリクスの例

経路複雑度

- 1つの関数の中にある、条件分岐の数に1を加えたもの

ネストの深さ

- 制御構造の入れ子の数

コード・サイズ

- 関数の行数

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

126



コーディングルールの例 : MISRA-C

高信頼性を目的とした,
C言語プログラミング開発のガイドライン

- 自由度の高いC言語を使い品質の高いプログラムを開発するためのルール集
 - 危険性の高い記述を回避する
- 欧州の自動車業界が策定
 - MISRA(Motor Industry Software Reliability Association)
- 127個のルールが定められている
- 車載用ソフトウェアをターゲット
 - 品質と信頼性の向上が目的
 - 一般の組み込みソフトウェア開発にも有用

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

127



IPA/SEC:

組み込みソフトウェア開発向けコーディング作法ガイド

- IPA/SEC(情報処理推進機構 ソフトウェア・エンジニアリング・センター)は組み込み分野での開発後半のソースコードレベルでの確実な品質作りこみの実現のために、作法ガイドを作成
 - 組み込みソフトウェア向けコーディング作法ガイド(V1. 0)
- C言語のコーディング規約を策定している方を対象とした「作法ガイド」で、目的にあったコーディング規約を策定することを目標にしたガイドです

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

128



マイコンボードの確認

1. [マイコンボード\(LPC2388ボード\)](#)
2. プロセッサ(LPC2388)
3. 開発成果

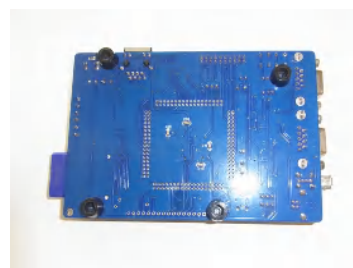
マイコンボードの概要

マイコンボードと搭載プロセッサについて解説する

- マイコンボード : LPC2388
 - (株)日昇テクノロジー製
- プロセッサ
 - NPX製 CPU:ARM7TDMI-S
 - 周波数72MHz
- 実装機能
 - 2つのUART、ETHER-NET、USEホスト、デバイス
 - SDカード、RTC、JTAG
 - USERスイッチ、RESETスイッチ、8つのLED

マイコンボード : HSB16C29S64

- USB経由で電源を供給可能
- USB-Serial変換チップを搭載
 - シリアルポートがないPCでも演習が可能
- UARTを2ポート
 - ユーザープログラムでUARTを使用可能(デバッガで1ポートを使用)
- 拡張コネクタ
 - 既存のボードと互換



2013/06/16

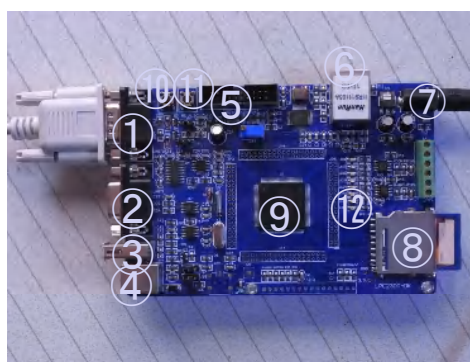
TOPPERSプロジェクト認定

131



マイコンボード : LPC2388の詳細

1. UART0コネクタ
2. UART1コネクタ
3. USBホスト
4. USBデバイス
5. JTAG
6. 10/100ETHER-LAN
7. 5V電源コネクタ
8. SDカードソケット
9. LPC2388
10. USERスイッチ(SW2)
11. リセットスイッチ(SW1)
12. LED



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

132



マイコンボードの確認

1. マイコンボード (LPC2388ボード)
- [2. プロセッサ \(LPC2388\)](#)
3. 開発成果

プロセッサ (LPC2388) : 概要

- NXP製ARM7DTMI-Sをコアとしたシングルマイコンプロセッサ
 - T:thumb/D:debug/M:multiplier/I:ICE
- ROM:512KB RAM:64KB 16KB: ETHER 16KB:DMA
- 周辺回路: メモリマップドI/O方式
 - 入出力ポート : 104本
 - タイマ : 4 general purpose timer
 - シリアルI/O : ether usb device/host/OTG:4uart/2CAN
SPI:2 SSP:3 I2S
 - A/D : 10 ADC/ 10 DAC
 - その他 : SD/MMC PWM RTC等

LPC2388:メモリマップ

- 通常は512KBのFlash ROM領域にプログラムを置き、64KBのSRAM領域をデータとしてプログラム開発を行う
- 今回、演習用にROMモニタを使用する
- Flash ROM領域にROMモニタプログラムを置き、SRAM中の0x4000F000～0x4000FFFFまでの4KBをROMモニタのデータ領域とし
- 0x4000000～0x4000EFFFをダウンロード領域とする

AHB Peripherals	0xF0000000
APB Peripherals	0xE0000000
64KB External Memory Bank1	0x81010000
	0x81000000
64KB External Memory Bank0	0x80010000
	0x80000000
BOOT FLASH ROM	
16KB EtherNet RAM	0x7FE00000
16KB USB RAM	0x7FD00000
	0x40010000
64KB SRAM	0x40000000
	0x00080000
512KB Flash ROM	0x00000000

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

135



ARM7の実行モードとレジスタセット

- ARM7は7つの実行モードを持ち、R0からR12を通常の32ビット汎用レジスタとして使用できる

ユーザー	システム	スーパーバイザ	アボート	未定義	割り込み	高速割り込み
R0	R0	R0	R0	R0	R0	R0
R1	R1	R1	R1	R1	R1	R1
R2	R2	R2	R2	R2	R2	R2
R3	R3	R3	R3	R3	R3	R3
R4	R4	R4	R4	R4	R4	R4
R5	R5	R5	R5	R5	R5	R5
R6	R6	R6	R6	R6	R6	R6
R7	R7	R7	R7	R7	R7	R7
R8	R8	R8	R8	R8	R8	R8_irq
R9	R9	R9	R9	R9	R9	R9_irq
R10	R10	R10	R10	R10	R10	R10_irq
R11	R11	R11	R11	R11	R11	R11_irq
R12	R12	R12	R12	R12	R12	R12_irq
R13	R13	R13_svc	R13_abt	R13_und	R13_irq	R13_irq
R14	R14	R14_svc	R14_abt	R14_und	R14_irq	R14_irq
PC	PC	PC	PC	PC	PC	PC
CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR	CPSR
		SPSR_svc	SPSR_abt	SPSR_und	SPSR_irq	SPSR_irq

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

136



LPC2388のリセットと実行モード

- 本実習の開発環境では、ユーザープログラムはスーパーバイザモードで実行し、割込みハンドラは割込み (IRQモード) で実行する
- リセットは0番地からのスーパーバイザモードでA,I,Fビットをオンとして実行する
- 割込み発生時、IRQ割込みの場合24番地から割込み (IRQモード) で実行する
- FIQ割込みの場合28番地から高速割込み (FIQモード) で実行する
- 割込みのインターフェイスプログラムはアセンブラ言語で自作する必要がある

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

137



マイコンボードの確認

1. マイコンボード (LPC2388ボード)
2. プロセッサ (LPC2388)
3. [開発成果](#)

2013/06/16

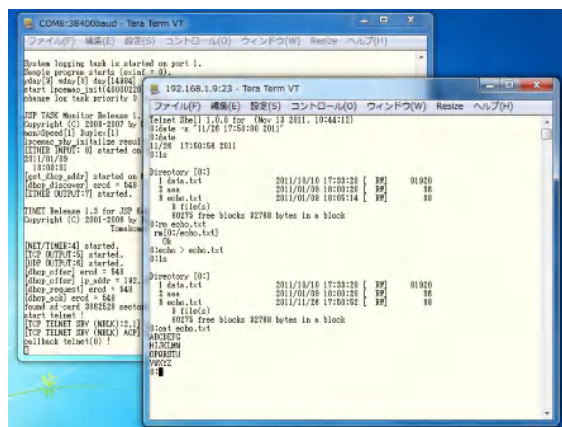
TOPPERSプロジェクト認定

138



基礎3セミナーのtelnetサーバー

- LPC2388を用いて、telnetを用いてSDカードの内容を検証するシステム
- ETHER-NET、ファイルシステム、SDカードインターフェイスを自作してみるコンテンツ



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

139



開発環境の確認

1. [ハードウェア・ソフトウェア環境の構築](#)
2. クロス環境
3. サンプルプログラムのビルドと実行
4. フラッシュメモリへの書き込み

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

140



ハードウェア環境の構築 : マイコンボードの梱包物

- CPUボード : LPC2388
- シリアルケーブル
- 5v電源
- SDカード(基礎3で必要)



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

141



ソフトウェア環境の構築

- LPC2388開発環境(付属CD-ROMからインストール)
 - Cygwin : UNIX互換環境
 - GNUARM : コンパイラ、アセンブラ、リンカ
 - Flash Magic : フラッシュメモリライター
- その他のソフトウェア
 - エディタ(TeraPad, サクラエディタ, Xyzzy等)
 - ターミナルソフトウェア(TeraTermPro等)
 - PDFリーダー(Acrobat Reader等)

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

142



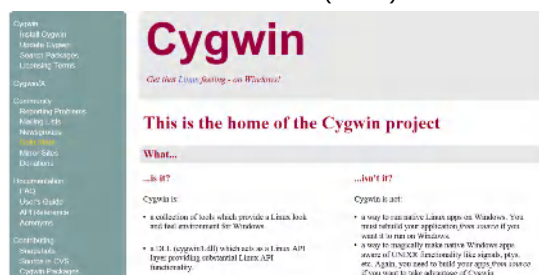
Cygwinのインストール

- CygwinのサイトからCygwin 1.5.x以降のバージョンをダウンロードし、Windows-XPまたはWindows-7にインストールします (makeのバージョンは3.81以降をお勧め)

Cygwinサイト → <http://www.cygwin.com/>

注意 トラブル回避のために、すでにCygwinをインストール済みの方は、バージョンの確認をお願いします

bash上で、`uname -a`(return)がCygwinのバージョン問い合わせ、
`make -ver`(return)がmakeのバージョン表示です



2013/06/16

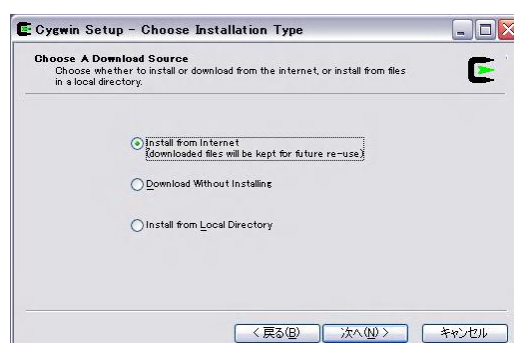
TOPPERSプロジェクト認定

143



Cygwinのインストール

- setup.exeを起動して、インターネット経由のダウンロードインストールまたはダウンロード後インストールのどちらかを選択できます



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

144



Cygwinのインストール

- マルチバイト文字およびスペースを含まないディレクトリにインストールします(例: C:\cygwin)



2013/06/16

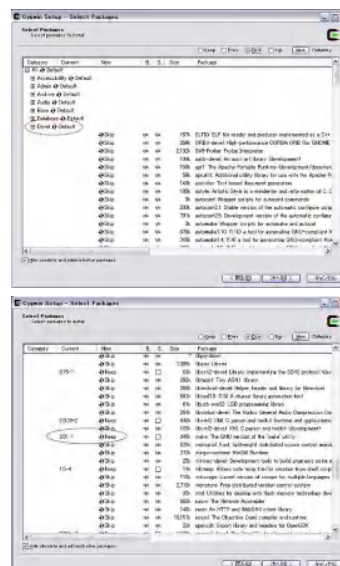
TOPPERSプロジェクト認定

145



Cygwinのインストール

- makeのバージョンは3.81-1を選択します
- makeコマンドはmakeファイルの記述に従って、ビルドの手順を指定するコマンドです



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

146



ARM-GCCのインストール

- GCCのインストールは、GCCのソースコードをダウンロードして、インストールが可能ですが、手順が複雑なため、ここではARM-GCCのバイナリインストールを行います
- 指定の(bu-2.16.1 gcc-4.0.2-c-c++ nl-1.14.0 gi-6.4.exe)をダウンロードしてください



2013/06/16

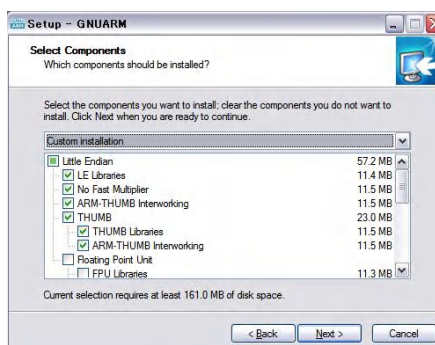
TOPPERSプロジェクト認定

147



ARM-GCCのインストール

- インストールディレクトリはUNIX風に
C:\¥cygwin¥usr¥local¥bin
にインストールします
- LPC2388で使われているARM7にはlittle Endian, Floating Point Unitなし, THUMBコードの対応を行うために以下のダイアルログの設定としてください



2013/06/16

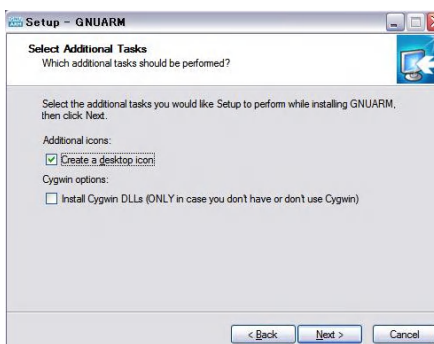
TOPPERSプロジェクト認定

148



ARM-GCCのインストール

- Cygwinはインストール済みのため、“install Cygwin DLLs...”は選択しないでください
- インストール終了時に、GNU ARMインストールディレクトリに対するWindows環境変数(パス)登録を確認されますが、パスを登録する必要はありません



2013/06/16

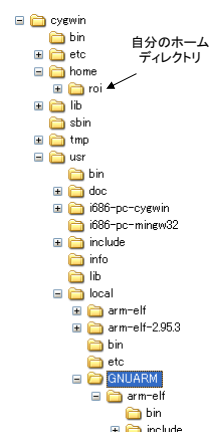
TOPPERSプロジェクト認定

149



PATHの設定

- 自分のHOMEディレクトリ
の.bash_profileの内容を修正します
- .bash_profile中のexportコマンドにインストールしたARMGCCのコマンドパス(/usr/local/GNUARM/bin)を追加します
- Cygwinの起動後コンパイラ等のコマンドが使用できるようになります
 - arm-elf-gcc コンパイラ
 - arm-elf-ld リンカ
 - arm-elf-ar ライブラリアン



```
export PATH=${PATH}:/usr/local/GNUARM/bin
```

2013/06/16

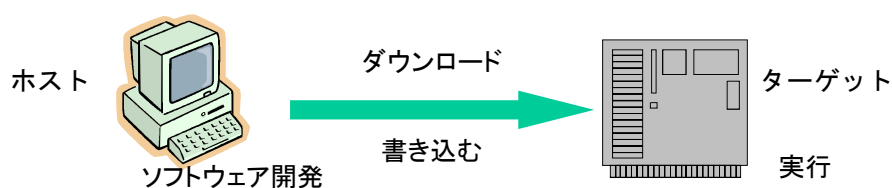
TOPPERSプロジェクト認定

150



書き込みツールのインストール

- LPC2388にプログラムを書き込むためにパソコンに書き込みツールをインストールする
 - Flash Magic
- Flash MagicはLPC2388内のFlashROMにプログラムを書き込むためのツールです



2013/06/16

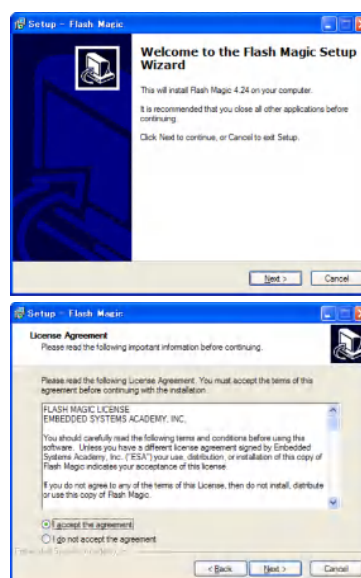
TOPPERSプロジェクト認定

151



Flash Magicのインストール

- FlashMagic.exeを実行する
- 「Next」を押すと、ライセンス画面が表示される。
- 「I accept the agreement」を選択して、「Next」ボタンを押す



2013/06/16

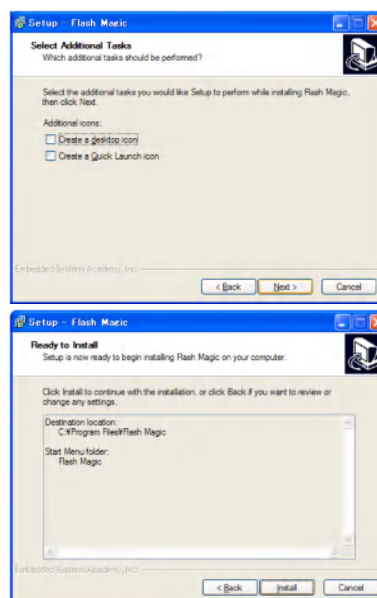
TOPPERSプロジェクト認定

152



Flash Magicのインストール

- インストール先を変更せず、「Next」を押す
- メニュー・フォルダを変更せず、「Next」を押す



2013/06/16

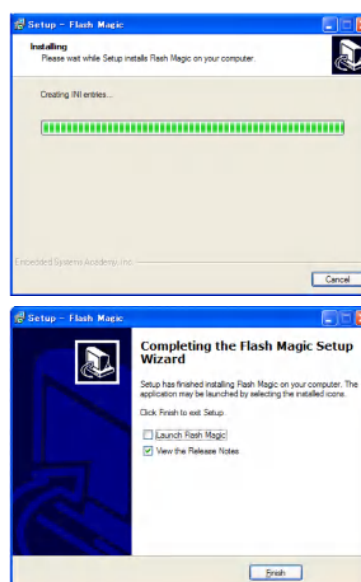
TOPPERSプロジェクト認定

153



Flash Magicのインストール

- インストール終了画面で「Finish」を押すとインストールが終了します



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

154

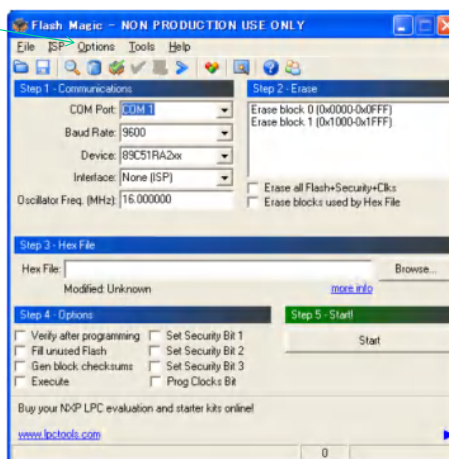
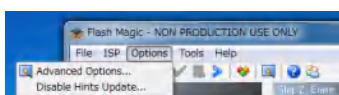


ROMモニタをボードに書き込む

- Windowsのスタートメニューから「Flash Magic」を起動する

「Option」メニュー

最初に起動した時は、
左の画面が表示されます
「Option」⇒「Advanced
Options」を選択してくだ
さい



2013/06/16

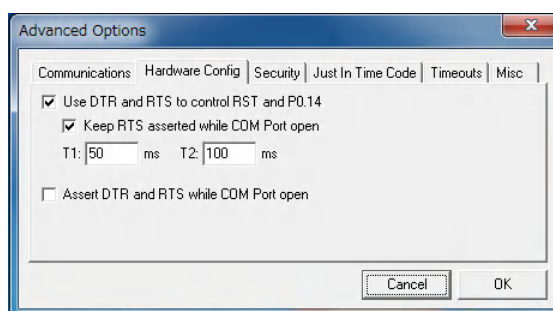
TOPPERSプロジェクト認定

155



Flash Magicの初期設定

- Advanced Optionsメニュー中の「Hardware Config」メニューを表示して画面の通りの設定を行う



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

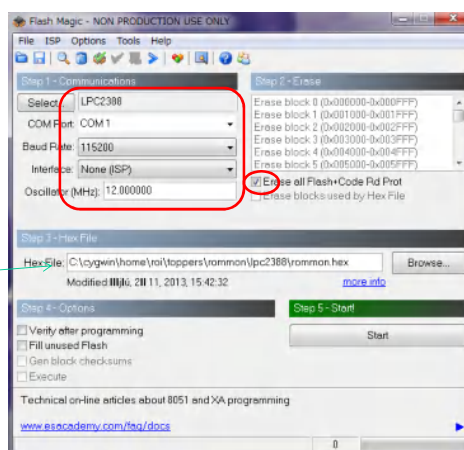
156



rommon.hexを選択する

- メイン画面のSTEP1/2/3を設定する
- STEP3では
../rommon/lpc2388/rommon.hexを選択する

rommon.hex
ファイルの選
択



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

157

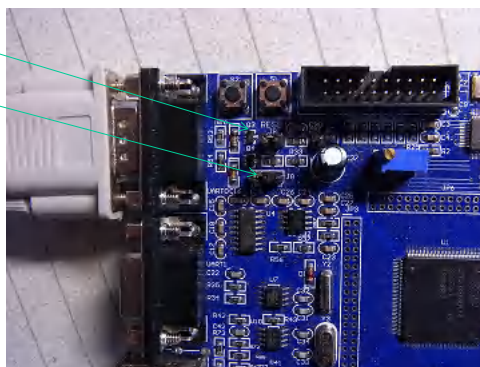


Flash Magicでプログラムを書き込む

- LPC2388ボードのUART0ポートにRS232Cケーブルを接続し、J8ピンを接続、J9ピンの左の2つのピンを接続する
- ボードの電源を入れてメニューの「Start」ボタンを押すと書き込みが始まります

J8ピン

J9ピン



2013/06/16

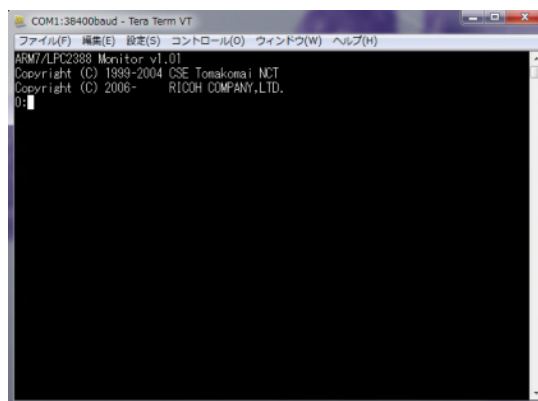
TOPPERSプロジェクト認定

158



ROMモニタを実行する

- 電源を切り、J8ピンをオフ、J9ピンの右2つのピンを接続する
- TeraTermをCOMポートに対応して立ち上げる
 - 38400baud
 - 8bit
 - Non parity
 - Stop bit1
 - None flow
- 電源を入れる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

159



開発環境の確認

1. ハードウェア・ソフトウェア環境の構築
2. [クロス環境](#)
3. サンプルプログラムのビルドと実行
4. フラッシュメモリへの書き込み

2013/06/16

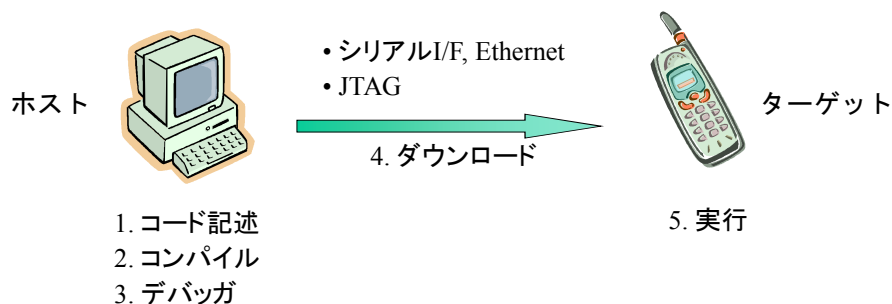
TOPPERSプロジェクト認定

160



クロス開発 : ホストとターゲット

- 組込みシステム開発特有の開発形式
 セルフ開発
- ホスト(開発環境)とターゲット(実行環境)が異なる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

161



クロス開発 : クロスコンパイラとリモートデバッグ

- クロスコンパイラ
 - ホスト(開発環境)のコンピュータと異なる機械語を生成するコンパイラ
 セルフコンパイラ
 - ホストでは直接実行不可能
 - ISS (Instruction Set Simulator)によりシミュレーションする
 - GCCは多くのプロセッサに対応
 - ARM, MIPS, SH, Sparc, H8, M68K, V850
 - 本講義ではGNU-ARMを使用
- リモートデバッグ
 - ホストからターゲットをデバッグするデバッグ
 - デバッグモニタを使ったデバッグ
 - ターゲットにデバッグと通信するプログラムが動作
 - ICEを用いた方法
 - 本講義ではROMモニタを使用

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

162



C言語プログラムのコンパイル

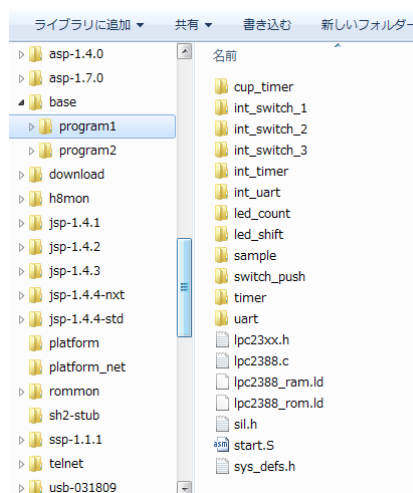
- C言語で記述したソースコードをプログラムとしてプロセッサ上で動作させるためには、プリプロセッサ、コンパイラ、アセンブラ、リンカを用いてオブジェクトコードに変換する必要がある。
- プリプロセッサ : gcc -E
 - #includeやマクロを展開する
- コンパイラ : gcc, g++
 - オブジェクトコードを生成するまでの一連の処理(プリプロセッサ, コンパイラ, アセンブラ, リンカの呼び出し)を行う場合は, コンパイラドライバとも呼ばれる
- アセンブラ : as
 - アセンブリ言語記述を機械語プログラムに変換する.
- リンカ : ld
 - 複数の機械語プログラムとライブラリをリンクし最終イメージを生成する

開発環境の確認

1. ハードウェア・ソフトウェア環境の構築
2. クロス環境
3. [サンプルプログラムのビルドと実行](#)
4. フラッシュメモリへの書き込み

SAMPLEプログラムのコピー

- Cygwin上のディレクトリに base/program1 をコピーする
- Cygwinから program1/sample に移動する



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

165



SAMPLEのビルド

- sampleディレクトリには、sample.cとMakefileがある
- make(return) にてプログラムをビルドする
- ビルドの手順はMakefileに記載、実行の記述はsample.cに記載している

```
~/toppers/base/program1/sample
$ cd toppers/base/program1/sample/
roi@roi-VAIO ~/toppers/base/program1/sample
$ ls
Makefile sample.c
roi@roi-VAIO ~/toppers/base/program1/sample
$ make
arm-elf-gcc -c -mcpu=arm7tdmi -Wa,--gstabs -mthumb -mthumb-interwork -mlittle-endian -O2 -g -Wall -I. -I. sample.c
arm-elf-gcc -c -mcpu=arm7tdmi -Wa,--gstabs -mthumb -mthumb-interwork -mlittle-endian -O2 -g -Wall -I. -I. ./lpc2388.c
arm-elf-gcc -c -mcpu=arm7tdmi -Wa,--gstabs -mthumb -mthumb-interwork -mlittle-endian -O2 -g -Wall -I. -I. ./start.S
arm-elf-gcc -mcpu=arm7tdmi -Wa,--gstabs -mthumb -mthumb-interwork -mlittle-endian -O2 -g -Wall -I. -I. -nostdlib -T ./lpc2388_ram.ld -o sample.exe \
start.o sample.o lpc2388.o -lc -lgcc
arm-elf-nm sample.exe > sample.syms
arm-elf-objcopy -O srec -S sample.exe sample.srec
arm-elf-objcopy -O ihex -S sample.exe sample.hex
arm-elf-objdump -t -h sample.exe > sample.map
arm-elf-objdump -ID --disassemble --source sample.exe > sample.lst
roi@roi-VAIO ~/toppers/base/program1/sample
$ ls
lpc2388.o sample.c sample.hex sample.map sample.srec start.o
Makefile sample.exe sample.lst sample.o sample.syms
roi@roi-VAIO ~/toppers/base/program1/sample
$
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

166



ビルド:ファイルの確認

- ビルド後、9ファイルが生成される
- ダウンロード用にSRECファイル、ROM書き込み用にHEXファイルを生成する

ファイル	ファイルの内容
sample.c	sampleプログラムC言語ソース
Makfile	GCC用MAKEファイル
sample.o	sample.cから生成された中間コードファイル
start.o	スタートアップルーチンstart.Sから生成された中間コードファイル
lpc2388.o	UART表示プログラムlpc2388.cから生成された中間コードファイル
sample.exe	sampleプログラムの実行形式、ELF形式
sample.srec	sampleプログラムの実行形式、SRECフォーマットダウンロード用
sample.hex	sampleプログラムの実行形式、HEXフォーマットROM書き込み用
sample.syms	sampleプログラムシンボルファイル
sample.map	sampleプログラムMAPファイル
sample.lst	sampleプログラム逆アセンブラファイル

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

167



ビルド:ファイルのクリーン

- make clean(return) にてファイルのクリーンが実行される

```
~/toppers/base/program1/sample
$ ls
lpc2388.o  sample.c  sample.hex  sample.map  sample.srec  start.o
Makefile  sample.exe  sample.lst  sample.o  sample.syms
$ make clean
rm -f *.o
rm -f sample.exe *.syms *.srec *.hex *.map *.lst
$ ls
$
$ make
$ ls
Makefile  sample.c
$
```

2013/06/16

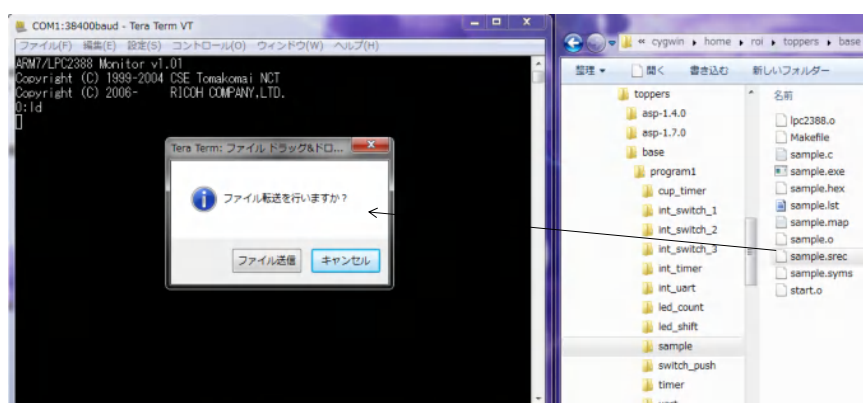
TOPPERSプロジェクト認定

168



実行:ダウンロードと実行

- ・ モニタ上でld(return) を実行しダウンロードモードに設定
- ・ sample.srecをエクスプローラからTeraTermにドラックする



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

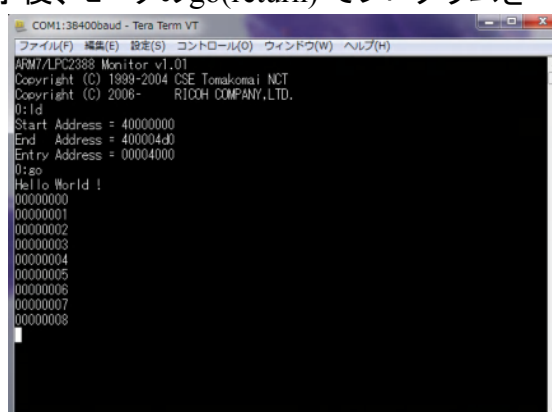
169



実行:ダウンロード開始、実行開始

- ・ ダイアログのファイル転送をクリックするとダウンロードを開始する
- ・ ダウンロード終了後、モニタのgo(return) でプログラムを実行する

Hello World !
と0.5秒ごとにカウ
ントを表示する



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

170



デバッグ機能の確認

- sample.cを確認する
- main関数には以下の2つの関数でUART表示を行う
 - sys_printf 引数の文字列を表示する
 - sys_puthex 引数を16進表示する

```
void
_main(void){
    int count = 0;

    sys_printf("Hello World !\n");
    for (;;) {
        sys_puthex(count);
        sys_printf("\n");
        count++;
        busy_wait();
    }
}
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

171



デバッグ機能の確認

- Makefileを確認する
- 49行目のCOBJSにlpc2388.oを追加することにより、sys_printfとsys_puthex関数を使用できるようになる
- 2日目のプログラム実習で、この機能を使えばデータやIOマップの表示確認を行える

```
44 TARGET_DIR = .
45 UTASK_DIR = $(ROOT_PATH)
46 vpath %.c $(UTASK_DIR)
47 vpath %.S $(UTASK_DIR)
48
49 COBJS = $(OBJNAME).o lpc2388.o
50
51 AOBJS = start.o
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

172



オプション指定によるUART表示

- 2日目以降のMakefileのCOBJSにlpc2388.oを記載しなくても、表示機能を利用することができる
- make DEBUG=1 (return) でlpc2388.oがリンクされDEBUGコンパイルスイッチ内の表示が有効となる
- make (return) ではlpc2388.oはリンクされず、表示も行わない

```
57 ifeq ($(DEBUG),1)
58 COBJS := $(COBJS) lpc2388.o
59 CDEFS += $(CDEFS) -DDEBUG
60 endif
```

```
led_out_bdigit(++led_count);
#if DEBUG == 1
sys_puthex(led_count); sys_printf("%n");
#endif
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

173



オプション指定によるUART表示

- 共通のインクルードファイルsys_defs.hに、uart出力のプロトタイプ宣言ある
- DEBUGが0の場合、uart関数は関数ごと未定義となる

```
#if DEBUG == 0
#define sys_puthex(val)
#define sys_printf(s)
#else
extern void sys_puthex(unsigned int val);
extern void sys_printf(const char *s);
#endif
```

- 2日目以降の演習で以下のように、変数の表示が可能となる

```
led_out_bdigit(++led_count);
sys_puthex(led_count); sys_printf("%n");
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

174



開発環境の確認

1. ハードウェア・ソフトウェア環境の構築
2. クロス環境
3. サンプルプログラムのビルドと実行
4. [フラッシュメモリへの書き込み](#)

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

175



ROM実行設定に切り替え

- ダウンロード実行は、RAM領域でプログラムを実行するため、電源を切れば毎回ダウンロードする必要がある
- プログラム領域をFLASH ROMに切り替え、Flash Magicで書き込みを行えば、電源オンでプログラムを実行することができる
- ROM実行モードにするためには、Makefileの設定を変えてビルドする必要がある
 - Makefile5行目のDEGENV = ROMに変更
- make DEGENV=ROMでも、ROM化可能

```
4 ifeq ($(DEGENV),)
5 DEGENV = RAM
6 endif
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

176



ROMモードのビルド

- make clean(return)
- make DEGENV=ROM(return) でROM化可能なHEXファイルをビルドできる

```
~/toppers/base/program1/sample
roi@roi-VA10 ~/toppers/base/program1/sample
$ ls
lpc2388.o sample.c sample.hex sample.map sample.srec start.o
Makefile sample.exe sample.lst sample.o sample.syms
roi@roi-VA10 ~/toppers/base/program1/sample
$ make clean
rm -f *.o
rm -f sample.exe *.syms *.srec *.hex *.map *.lst
roi@roi-VA10 ~/toppers/base/program1/sample
$ make DEGENV=ROM
arm-elf-gcc -c -mcpu=arm7tdmi -Wa,--gstabs -mthumb -mthumb-interwork -mlittle-endian -O2 -g -Wall -DROM_EXEC=1 -I. -I. ./lpc2388.c
arm-elf-gcc -c -mcpu=arm7tdmi -Wa,--gstabs -mthumb -mthumb-interwork -mlittle-endian -O2 -g -Wall -DROM_EXEC=1 -I. -I. ./start.S
arm-elf-gcc -c -mcpu=arm7tdmi -Wa,--gstabs -mthumb -mthumb-interwork -mlittle-endian -O2 -g -Wall -DROM_EXEC=1 -I. -I. -nostdlib -T./lpc2388_rom.ld -o sample.o
arm-elf-nm sample.o lpc2388.o -lc -lgcc
arm-elf-objcopy -O srec -S sample.exe sample.srec
arm-elf-objcopy -O ihex -S sample.exe sample.hex
arm-elf-objdump -t -h sample.exe > sample.map
arm-elf-objdump -lD --disassemble --source sample.exe > sample.lst
roi@roi-VA10 ~/toppers/base/program1/sample
$
```

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

177



ROM化の確認

- sample.mapをエディタで開いて、プログラム(.text)がROM領域となっていることを確認する

```
sample.map - TeraPad
1 sample.map file format elf32-little-endian
2
3
4 Section:
5
6 .vector 00000000 00000000 00000000 2*4
7 CONTENTS: ALL, LOAD, READONLY, DATA
8
9 .text 00000000 00000000 00000000 2*4
10 CONTENTS: ALL, LOAD, READONLY, CODE
11
12 .comment 00000000 00000000 00000000 2*4
13 CONTENTS: READONLY
14
15 .debug_ranges 00000000 00000000 00000000 2*4
16 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
17
18 .debug_pubnames 00000000 00000000 00000000 2*4
19 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
20
21 .debug_info 00000000 00000000 00000000 2*4
22 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
23
24 .debug_abbrev 00000000 00000000 00000000 2*4
25 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
26
27 .debug_line 00000000 00000000 00000000 2*4
28 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
29
30 .debug_frame 00000000 00000000 00000000 2*4
31 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
32
33 .debug_str 00000000 00000000 00000000 2*4
34 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
35
36 .debug_loc 00000000 00000000 00000000 2*4
37 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
38
39 .stab 00000000 00000000 00000000 2*4
40 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
41
42 .stabstr 00000000 00000000 00000000 2*4
43 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
44
45 .debug_ranges 00000000 00000000 00000000 2*4
46 CONTENTS: READONLY, DEBUGGING
47
48 SYMBOL TABLE:
49
50 00000000 00000000 00000000 00000000 00000000 00000000 00000000 00000000
```

.vector/.text領域がFlash ROM領域となっている

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

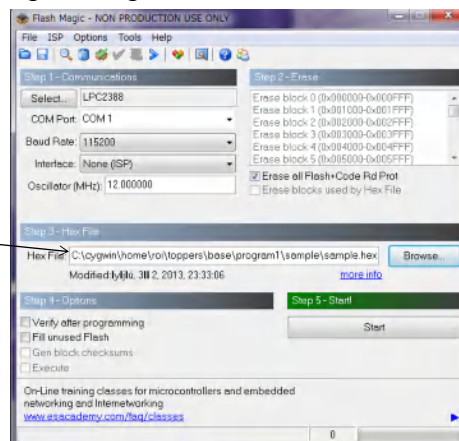
178



sampleをFlash ROMに書き込む

- メイン画面のSTEP1/2/3を設定する
- STEP3では../program1/sample/sample.hexを選択する

sample.hexを選択



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

179

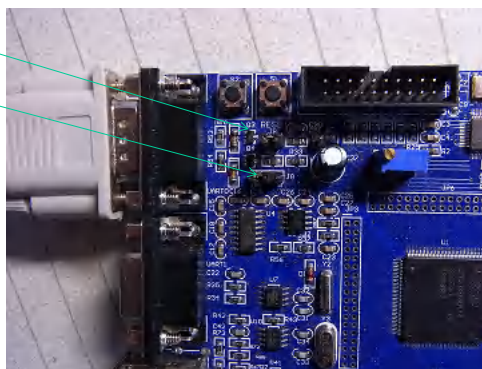


sampleをFlash ROMに書き込む

- LPC2388ボードのUART0ポートにRS232Cケーブルを接続し、J8ピンを接続、J9ピンの左の2つのピンを接続する
- ボードの電源を入れてメニューの「Start」ボタンを押すと書き込みが始まります

J8ピン

J9ピン



2013/06/16

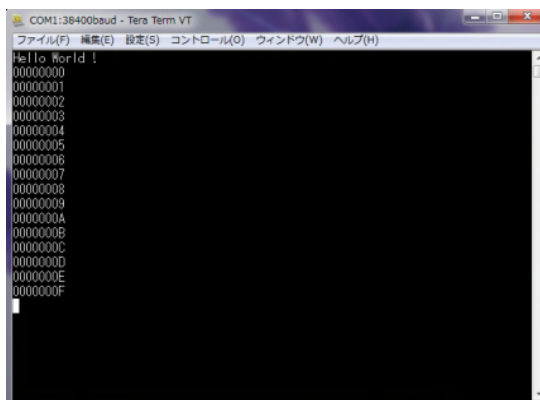
TOPPERSプロジェクト認定

180



sampleをROM実行する

- 電源を切り、J8ピンをオフ、J9ピンの右2つのピンを接続する
- TeraTermをCOMポートに対応して立ち上げる
 - 38400baud
 - 8bit
 - Non parity
 - Stop bit1
 - None flow
- 電源を入れる



2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

181



まとめ

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

182



参考文献

- SESSAME初級セミナーテキスト, プログラミング 組込み用語基礎知識 : 三浦元
- 組込みシステム開発のためのエンベデッド技術 : 社団法人日本システムハウス協会 エンベデッド技術者育成委員会 編・著, 電波新聞社
- 組込み開発者における MISRA-C 組込みプログラミングの高信頼性ガイド : MISRA-C研究会 編, 日本規格協会
- An Embedded Software Primer : David E. Simon, ADDISON-WESLEY

謝辞

本教材の開発において、NPO法人組込みソフトウェア管理者・技術者育成研究会およびNPO法人TOPPERSプロジェクトの作成した以下の教材を参考としました。

- OpenSESSAME Seminar組込みソフトウェア技術者・管理者向けセミナー初級者向けテキスト第5版
- TOPPERS初級実装セミナー教材

両団体および上記教材の作者の皆様へ感謝します。

本教材の開発において、NEXCESS初級コースおよび指導者養成コースの受講者の皆様のコメントを参考としました。両コースの受講者の皆様へ感謝します。

著者リスト

- はじめに
 - 竹内 良輔((株)リコー)
- 組込みハードウェアの基礎知識
 - 本田 晋也(名古屋大学)
- 組込みプログラム開発の基礎知識
 - 本田 晋也(名古屋大学)
- マイコンボードの確認
 - 本田 晋也(名古屋大学)
- 開発環境の確認
 - 本田 晋也(名古屋大学)
- LPC2388用の改変
 - 竹内良輔((株)リコー)

2013/06/16

TOPPERSプロジェクト認定

185

