

R-IN32M3 Module (RY9012A0)

R30AN0398JJ0104

Rev.1.04

RA サンプルアプリケーション (uGOAL 版)

2023.12.15

要旨

本書は、RA6M3 および RA6M4 を R-IN32M3 Module (RY9012A0)のホスト CPU として産業イーサネット通信を行うためのサンプルソフトウェアについて説明します。

動作確認デバイス

RA6M3 または RA6M4

R-IN32M3 Module (RY9012A0)

目次

用語解説	4
関連文書	4
1. 概要	5
1.1 概要	5
1.2 動作環境	6
1.2.1 ソフトウェア環境	6
1.2.2 ハードウェア環境	7
2. ハードウェア構成	8
2.1 アダプタボード設定	8
2.2 Multi-protocol 対応	10
2.3 Remote I/O 対応	11
2.4 EtherCAT Explicit Device ID 入力対応	12
3. サンプルソフト構成	13
3.1 フォルダ構成	13
3.2 サンプルソフト概要	14
3.3 開発環境構築	15
3.3.1 インストール	15
3.3.2 開発環境接続	15
3.3.3 プロジェクト立上げ	17
3.3.4 FSP のコード生成	20
3.3.5 ビルド	21
3.3.6 デバッグ	22
3.4 プロトコル接続とアプリケーション制御	23
3.4.1 PROFINET	23
3.4.2 EtherNet/IP	33
3.4.3 EtherCAT	44
3.4.4 Modbus TCP	51
3.4.5 multi-protocol	52
3.4.6 Web サーバ機能	55
3.5 アプリケーションインプリガイド	59
3.5.1 PROFINET	60
3.5.2 EtherNet/IP	64
3.5.3 EtherCAT	67
4. Appendix	71
4.1 uGOAL API	71
4.2 ロギング	72
4.2.1 TeraTerm での確認	72
4.3 IP アドレス設定	75
改訂記録	77

用語解説

本書で使用する用語は、以下に示すように定義して使用します。

用語	説明
本ボード	本書で解説するサンプルプログラムのターゲットボードである EK-RA6M3 または EK-RA6M4 と R-IN32M3 Module 搭載アダプタボード(YCONNECT-IT-I-RJ4501)
本サンプルソフト	本書で解説するホストマイコン (RA6M3, RA6M4) 用サンプルプログラム全体 (サンプルパッケージに同梱)
API	Application Programming Interface
GOAL/uGOAL	Generic Open Abstraction Layer 詳細は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照

関連文書

資料名	資料番号
R-IN32M3 Module (RY9012A0) データシート	R19DS0109JJ****
R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ハードウェア編	R19UH0122JJ****
R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編	R17US0002JJ****
R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド	R30AN0390JJ****
R-IN32M3 Module (RY9012A0) Modbus TCPスタートアップマニュアル	R30AN0406JJ****
R-IN32M3 Module 搭載アダプタボード YCONNECT-IT-I-RJ4501 ユーザーズマニュアル	R12UZ0094JJ****
R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザ実装ガイド (uGOAL版)	R30AN0402JJ****
RA6M3 グループ EK-RA6M3 クイックスタートガイド	R20QS0011JU***
EK-RA6M3 v1 ユーザーズマニュアル	R20UT4623JU****
RA6M4 グループ EK-RA6M4 クイックスタートガイド	R20QS0016JG***
EK-RA6M4 v1 ユーザーズマニュアル	R20UT4836JG****
Renesas Flexible Software Package (FSP) User's Manual	R11UM0155EU****
ソフトウェアPLC接続ガイド TwinCAT	R30AN0380JJ****

1. 概要

1.1 概要

本書は、EK-RA6M3 および EK-RA6M4 用の R-IN32M3 モジュールサンプルソフトウェアについて説明します。

本サンプルソフトは RA6M3 / RA6M4 評価ボードである EK-RA6M3 / EK-RA6M4 に R-IN32M3 Module 搭載アダプタボード(YCONNECT-IT-I-RJ4501) を Arduino™ コネクタで接続した評価環境で実行することで、PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT といった主要な産業イーサネットプロトコルで通信を行うことができます。

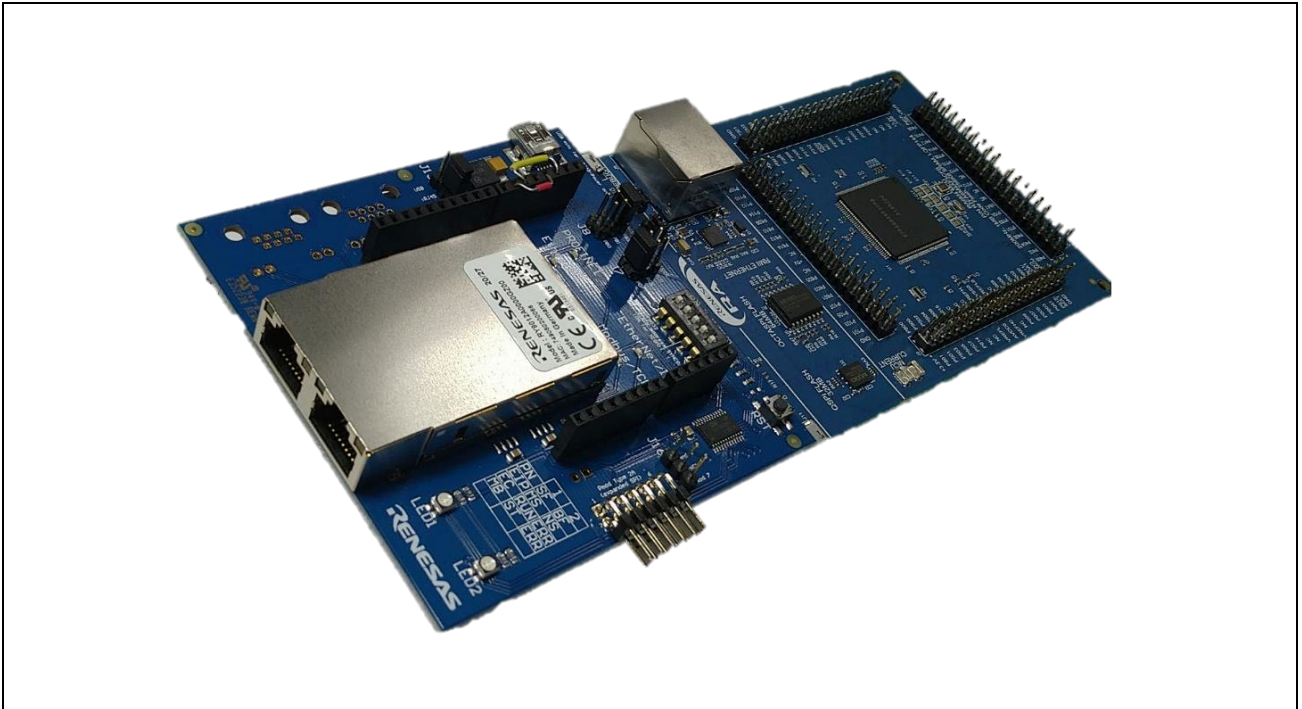


図 1.1 R-IN32M3 モジュール + EK-RA6M4

1.2 動作環境

1.2.1 ソフトウェア環境

本サンプルソフトの動作環境を表 1-1 に示します。

表 1-1 動作環境

Category	Name	Version	Link	備考
R-IN32M3 モジュール サンプルパッケージ	サンプル パッケージ	Rev.1.04	Renesas R-IN32M3 Module Sample Package	https://www.renesas.com/
統合開発環境	e2studio	2023-04	github.com/renesas	
Flexible Software Package	FSP	V4.4.0	-	e2studio インストーラーに同梱 GitHub
GNU Arm Embedded Toolchain	GCC Toolchain	V10.3.1.20210824	-	e2studio インストーラーに同梱
Management Tool・簡易 PLC	ICE	V1.5.1	-	port industrial automation GmbH 社製 サンプルパッケージに同梱
ソフトウェア PLC	TwinCAT	V3.1	https://www.beckhoff.com/	Beckhoff Automation 社製

1.2.2 ハードウェア環境

本サンプルソフトは、RA6M4 MCU グループ評価キット(EK-RA6M4)、もしくは、RA6M3 MCU グループ評価キット(EK-RA6M3) に R-IN32M3 モジュール搭載アダプタボードを接続したハードウェア環境で動作確認を行っております。

EK-RA6M4 ボード、および、EK-RA6M3 ボードをお使いの場合には、評価ボードでサポートされているデバッグモードのうち、デフォルトのオンボードデバッグを用いることで、本サンプルソフトの実行のために、個別にエミュレータを準備する必要はありません。

また、本サンプルソフトには複数のアプリケーションが含まれておりますが、マルチプロトコルアプリケーション、Remote I/O アプリケーションは、表 1-2 の Digilent 製 Pmod ボードを接続することで実行することが可能です。詳細は、3.3.2 章をご参照下さい。

表 1-2 ハードウェア環境

Name	Type Name	Maker	Link	Note
EK-RA6M4	RTK7EKA6M4S00001BE	Renesas Electronics Corporation	Evaluation Kit for RA6M4 MCU Group	
EK-RA6M3	RTK7EKA6M3S00001BU	Renesas Electronics Corporation	RA6M3 MCU Group Evaluation Board	
Adapter Board with R-IN32M3 Module	YCONNECT-IT-I-RJ4501	Renesas Electronics Corporation	R-IN32M3-Module-Solution-Kit	
6-pin Pmod with 4-ch Switch	Pmod SWT (410-083)	Digilent, Inc.	https://reference.digilentinc.com/reference/pmod/pmodswt/start	Multi-protocol application, EtherCAT ID, remote I/O application
6-pin Pmod with 4ch LED	Pmod LED (410-076)	Digilent, Inc.	https://reference.digilentinc.com/reference/pmod/pmodled/start	remote I/O application

2. ハードウェア構成

本サンプルソフトを実行するハードウェア構成について説明します。

2.1 アダプタボード設定

本サンプルソフトウェアご使用時は、R-IN32M3 モジュール搭載アダプタボード(YCONNECT-IT-I-RJ4501)の J13、J8、および J7 ジャンパーブロックを以下のように設定してください。

- J13 : Socket 端子と iRJ45 端子を接続
- J8 : CS 信号は、PB2 を選択
- J7 : RST 信号は、PD7 を選択

また、EtherCAT の DC モードを使用する際は、J10 の 3pin と 6pin 及び 4pin と 7pin をショートして下さい。

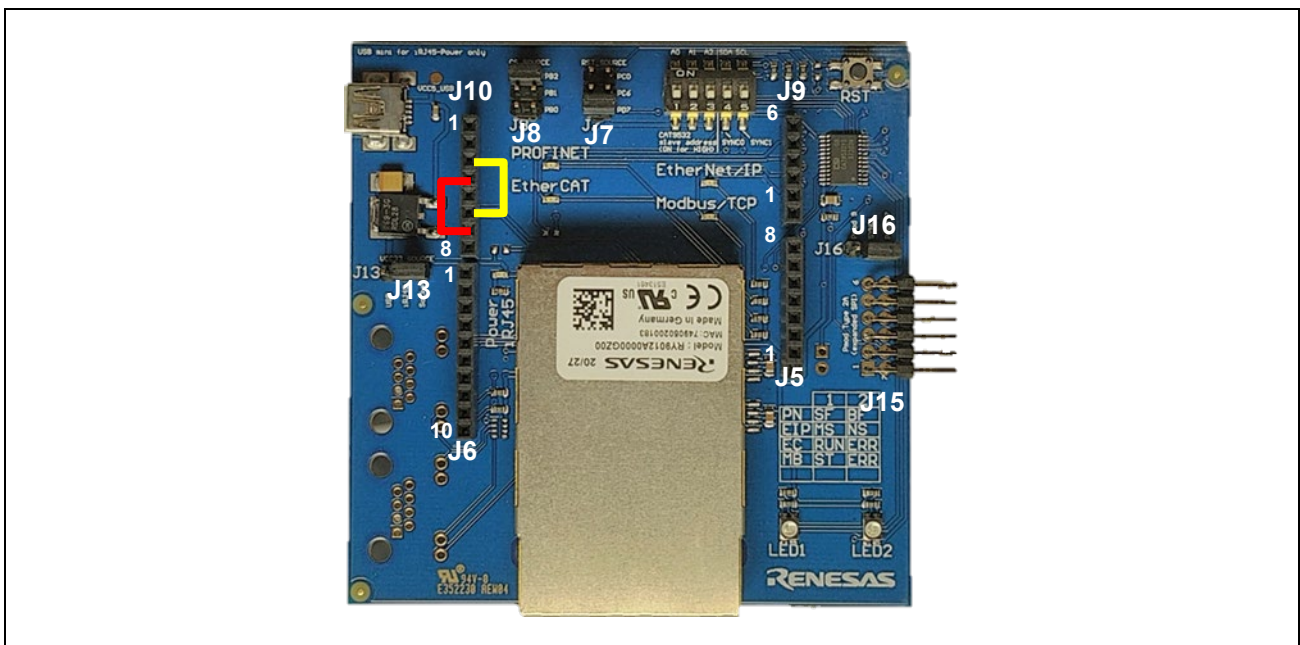


図 2.1 R-IN32M3 モジュール搭載アダプタボード

R-IN32M3 モジュール搭載アダプタボード裏面にあるオスの Arduino コネクタを、EK-RA6M*ボードのソケットに差し込みます。

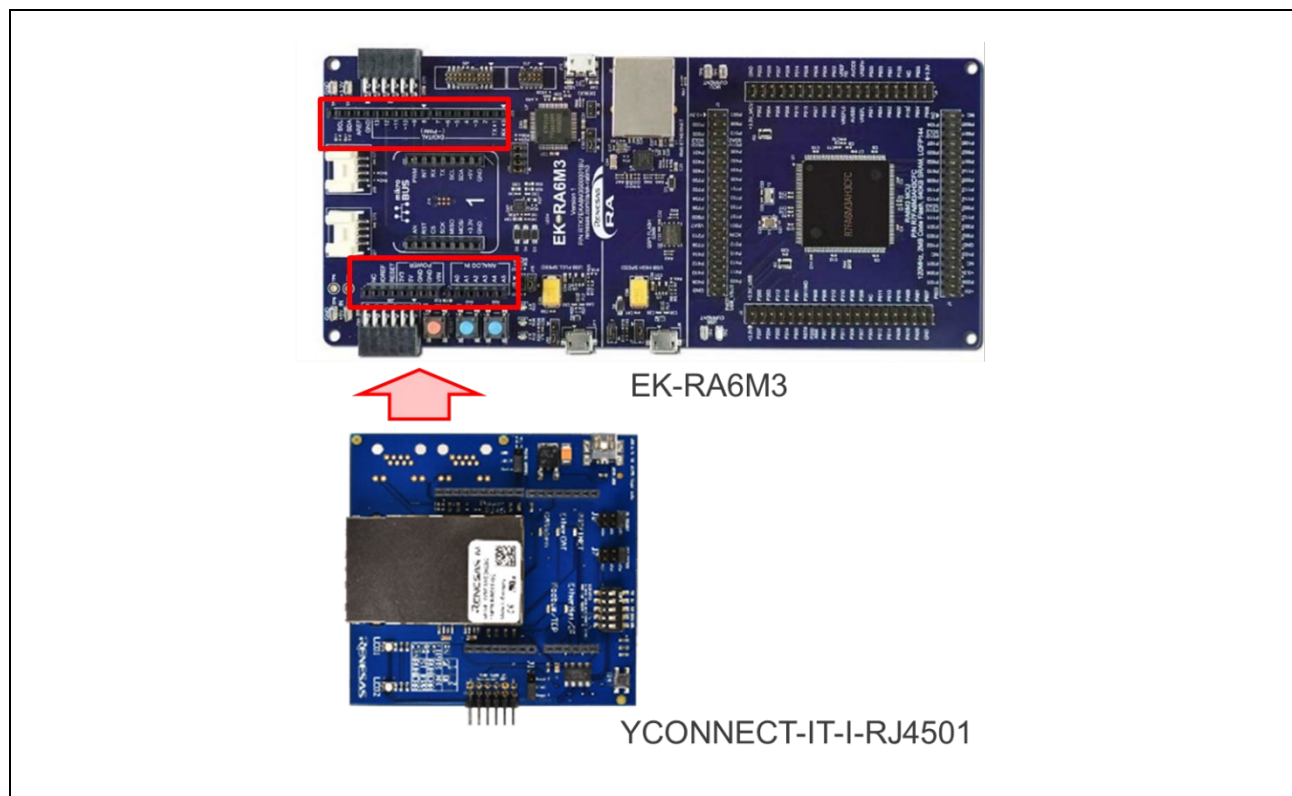


図 2.2 Arduino 接続

2.2 Multi-protocol 対応

本サンプルソフトの multi-protocol サンプルアプリケーションでは、multi-protocol(PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT, Modbus TCP)のセクタ入力は、EK-RA6M* ボードの Pmod1 コネクタ下段(7-12pin)に Pmod SWT を接続して設定されることを想定しています。

表 2-1 Pmod SWT (multi-protocol セクタ)接続

PMOD1 (J26) Lower	EK-RA6M3	EK-RA6M4	Pmod SWT
7	P004	P008	Selector-SW1
8	P800	P311	Selector-SW2
9	P801	P312	Selector-SW3
10	P802	P313	Selector-SW4
11	GND	GND	GND
12	+3.3V	+3.3V	VCC

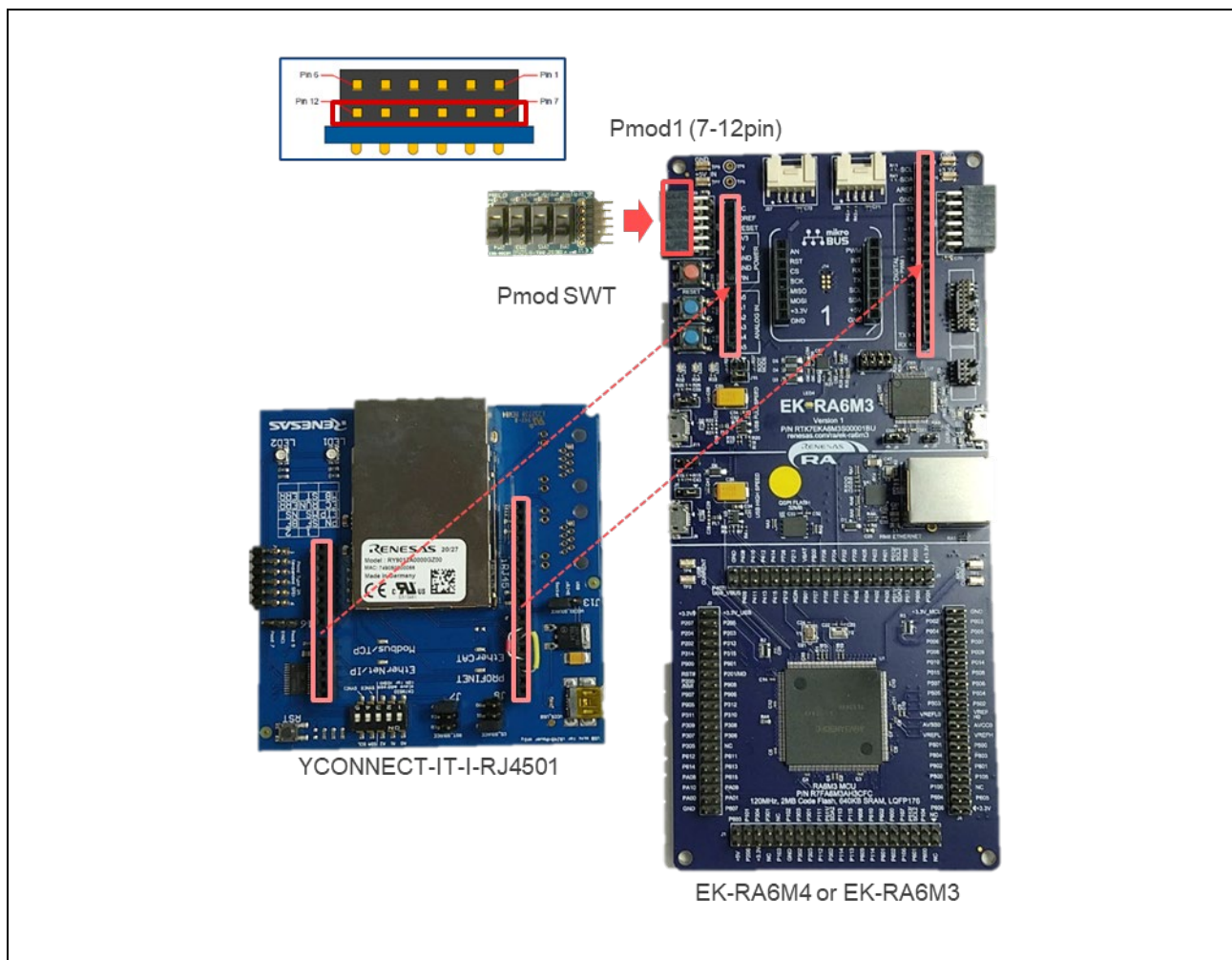


図 2.3 multi-protocol セクタ接続

2.3 Remote I/O 対応

Remote I/O 用サンプルアプリケーションは、EK-RA6M*ボードで使用することができます。Pmod1 コネクタの下段(7-12pin)にスイッチ入力(Pmod SWT)、Pmod2 コネクタの下段(7-12pin) に LED 出力(Pmod LED) を接続することを想定しています。(図 2.4)

表 2-2 Pmod SWT 接続

PMOD1 (J26) Lower	EK-RA6M3	EK-RA6M4	Pmod SWT
7	P004	P008	SW1
8	P800	P311	SW2
9	P801	P312	SW3
10	P802	P313	SW4
11	GND	GND	GND
12	+3.3V	+3.3V	VCC

表 2-3 Pmod LED 接続

PMOD2 (J25) Lower	EK-RA6M3	EK-RA6M4	Pmod LED
7	P708	P414	LED1
8	P803	P708	LED2
9	P804	P709	LED3
10	P805	P710	LED4
11	GND	GND	GND
12	+3.3V	+3.3V	VCC

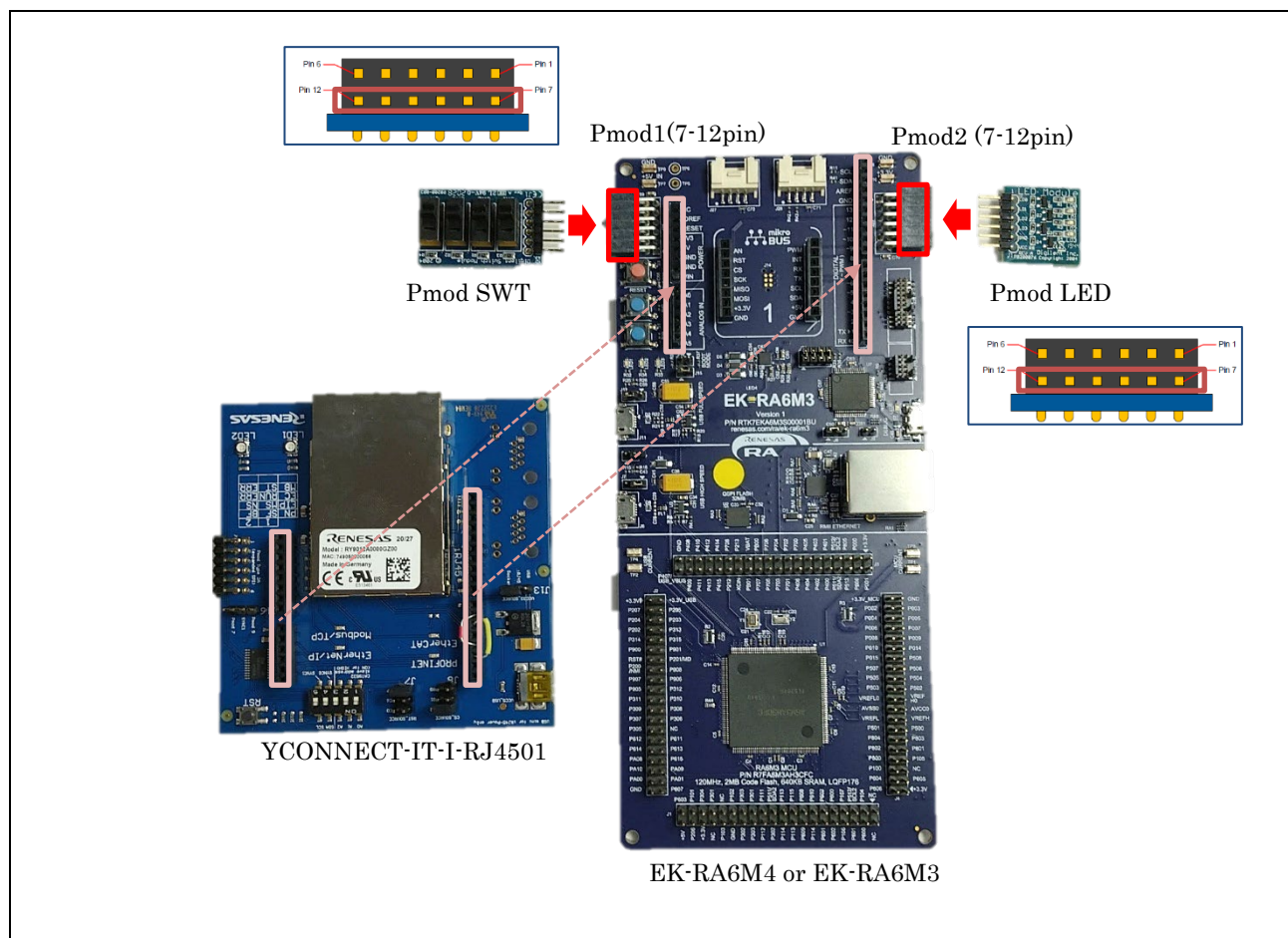


図 2.4 Remote I/O 接続

2.4 EtherCAT Explicit Device ID 入力対応

本サンプルソフトの EtherCAT では、Explicit Device ID のセレクト入力を入力を EK-RA6M*ボードの Pmod2 コネクタ上段(1-6pin)に Pmod SWT を接続して設定することを想定しています。

Remote I/O 用サンプルソフトの EtherCAT 実行時に Pmod2 コネクタ上段に Pmod SWT、下段に Pmod LED を接続する場合、コネクタが干渉するため分離ケーブルなどを準備する必要があります。

表 2-4 Pmod SWT (EtherCAT ID)接続

PMOD2 (J25) Upper	EK-RA6M3	EK-RA6M4	Pmod SWT
1	P107	P413	ECAT-ID1
2	P105	P411	ECAT-ID2
3	P104	P410	ECAT-ID3
4	P106	P412	ECAT-ID4
5	GND	GND	GND
6	+3.3V	+3.3V	VCC

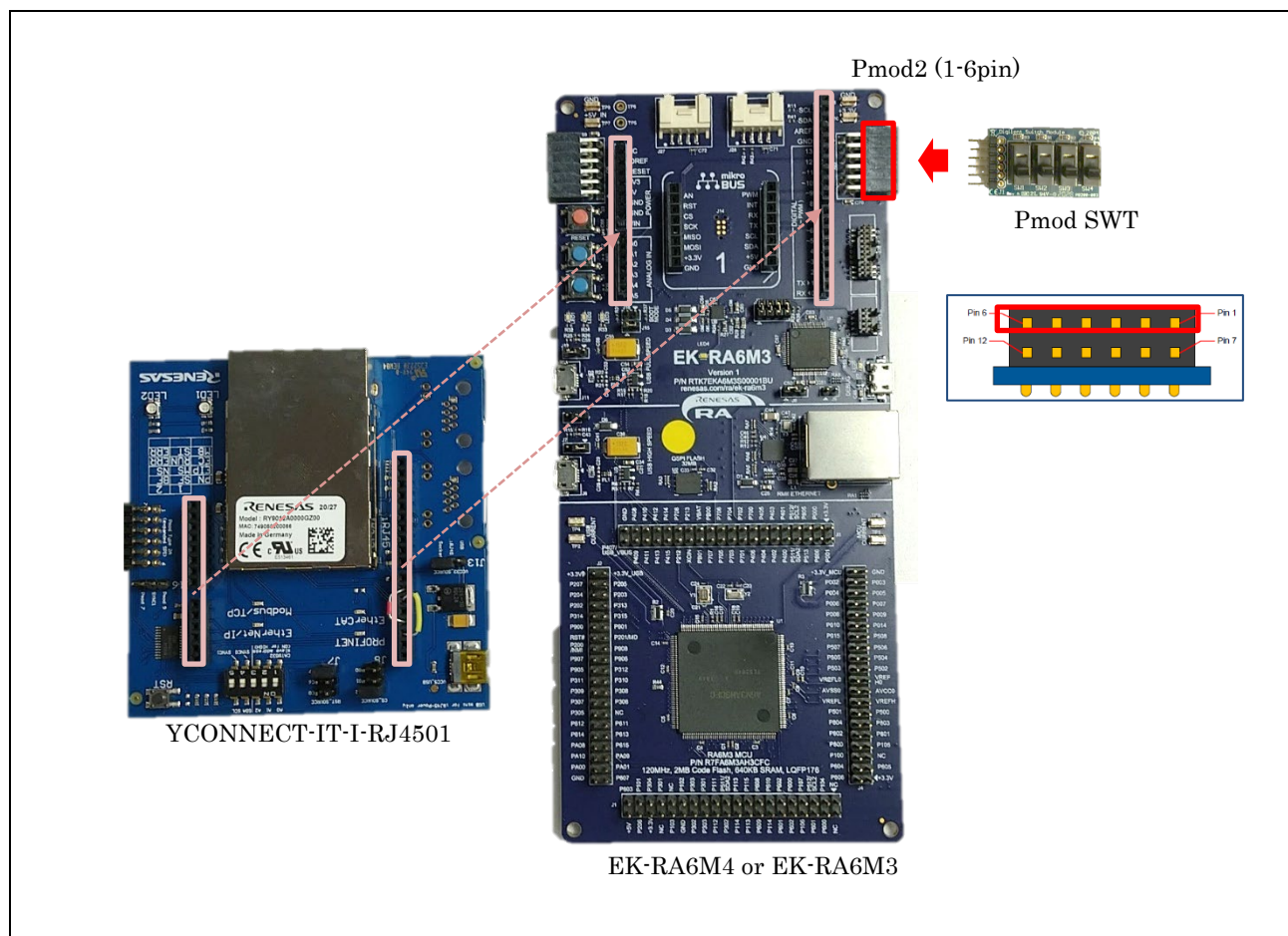


図 2.5 EtherCAT Explicit Device ID 接続

なお、本環境で EtherCAT Conformance Test Tool を実行する場合は Pmod SWT を [5] に設定してください。テストケース TF-1201 ESM - Explicit Device Identification では Explicit Device ID [5] を期待値としています。

3. サンプルソフト構成

3.1 フォルダ構成

本サンプルソフトのフォルダ構成を以下に示します。

RA6_uCCM_V***

└─appl	ユーザアプリケーション
└─01_pnio	PROFINET サンプルアプリケーション
└─02_eip	EtherNet/IP サンプルアプリケーション
└─03_ecat	EtherCAT サンプルアプリケーション
└─04_pnio_largesize	PROFINET Large Size サンプルアプリケーション
└─05_eip_largesize	EtherNet/IP Large Size サンプルアプリケーション
└─06_ecat_largesize	EtherCAT Large Size サンプルアプリケーション
└─07_modbus_tcp_slave	Modbus TCP サンプルアプリケーション
└─10_multi_protocol	Multi [01_pnio, 02_eip, 03_ecat, 07_modbus] サンプルアプリケーション
└─11_pnio_http	01_pnio サンプルに web サーバ機能, ホストマイコン FW 更新機能 拡張
└─12_eip_http	02_eip に web サーバ機能, ホストマイコン FW 更新機能 拡張
└─13_ecat_http	03_ecat に web サーバ機能, ホストマイコン FW 更新機能 拡張
└─17_fwup_bootloader	ホストマイコン FW 更新機能用 bootloader
└─plat	デバイス依存コンポーネント(OS 依存部、ボード仕様、ドライバ群)
└─projects	ユーザアプリケーションと対になるプロジェクトファイル式
└─ugoal	uGOAL(Generic Open Abstraction Layer *)のメイン部
└─rpc	NW プロトコルや MCTC を含む RPC(Remote Procedure Call)に関連した機能部
└─sapi	Simple API
└─ext	外部ソフトウェアコンポーネント

* uGOAL の詳細については、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照ください。

3.2 サンプルソフト概要

本サンプルソフトに搭載されているプロトコル (PROFINET、EtherNet/IP、EtherCAT) は、以下の機能をサポートします。

プロトコル	機能
PROFINET	- Conformance : CC-B (RT) - Netload : I Min Interval : 1ms - I&M : 1-4
EtherNet/IP	DLR : Support
EtherCAT	- DC : Support - Mailbox : CoE / FoE / EoE - Profile : MDP

サンプルソフトでは、アプリケーション例として 2 種類のデータ送受信アプリケーションを実装しています。

- Remote-IO (LED/Switch) : 評価ボードの LED 点灯制御および Switch 状態を送受信
- Mirror : マスタから受信したデータをミラーバック送信

プロジェクト名	プロトコル	参照先
01_pnio	PROFINET	3.4.1 PROFINET
02_eip	EtherNet/IP	3.4.2 EtherNet/IP
03_ecat	EtherCAT	3.4.3 EtherCAT
04_pnio_largesize	PROFINET	3.4.1 PROFINET
05_eip_largesize	EtherNet/IP	3.4.2 EtherNet/IP
06_ecat_largesize	EtherCAT	3.4.3 EtherCAT
07_mbus_tcp_sever	ModbusTCP Server	3.4.4 Modbus TCP
10_multi_protocol	PROFINET / EtherNet/IP / EtherCAT / ModbusTCP Server	3.4.5 multi-protocol
11_pnio_http	PROFINET	3.4.6 Web サーバ機能
12_eip_http	EtherNet/IP	
13_ecat_http	EtherCAT	

04_pnio_largesize, 05_eip_largesize, 06_ecat_largesize プロジェクトでは Cyclic 通信に加え RPC 通信を使った 大容量データ通信が可能です。RPC 通信に関する詳細は『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザ実装ガイド (uGOAL 編) (R30AN0402JJ****)』を参照ください。

3.3 開発環境構築

本サンプルソフトの動作環境については、1.2 章をご参照ください。

3.3.1 インストール

(1) 統合開発環境 e2studio

表 1-1 に記載のバージョンを以下の web サイトからダウンロードして、お使いの PC にインストールしてください。FSP 最新バージョンでは、FSP、e2studio、GCC ツールチェーンが 1 つのパッケージとして同梱されたインストーラーがダウンロードできます。

3.3.2 開発環境接続

(1) P-mod による追加接続なしで評価する場合

EK-RA6Mx ボードに R-IN32M3 Module 搭載アダプタボードを接続した後(2.1 参照)、お使いの PC を以下のように接続します。ボードに USB micro B ケーブルを接続する事によって、ボードに電源が供給されます。

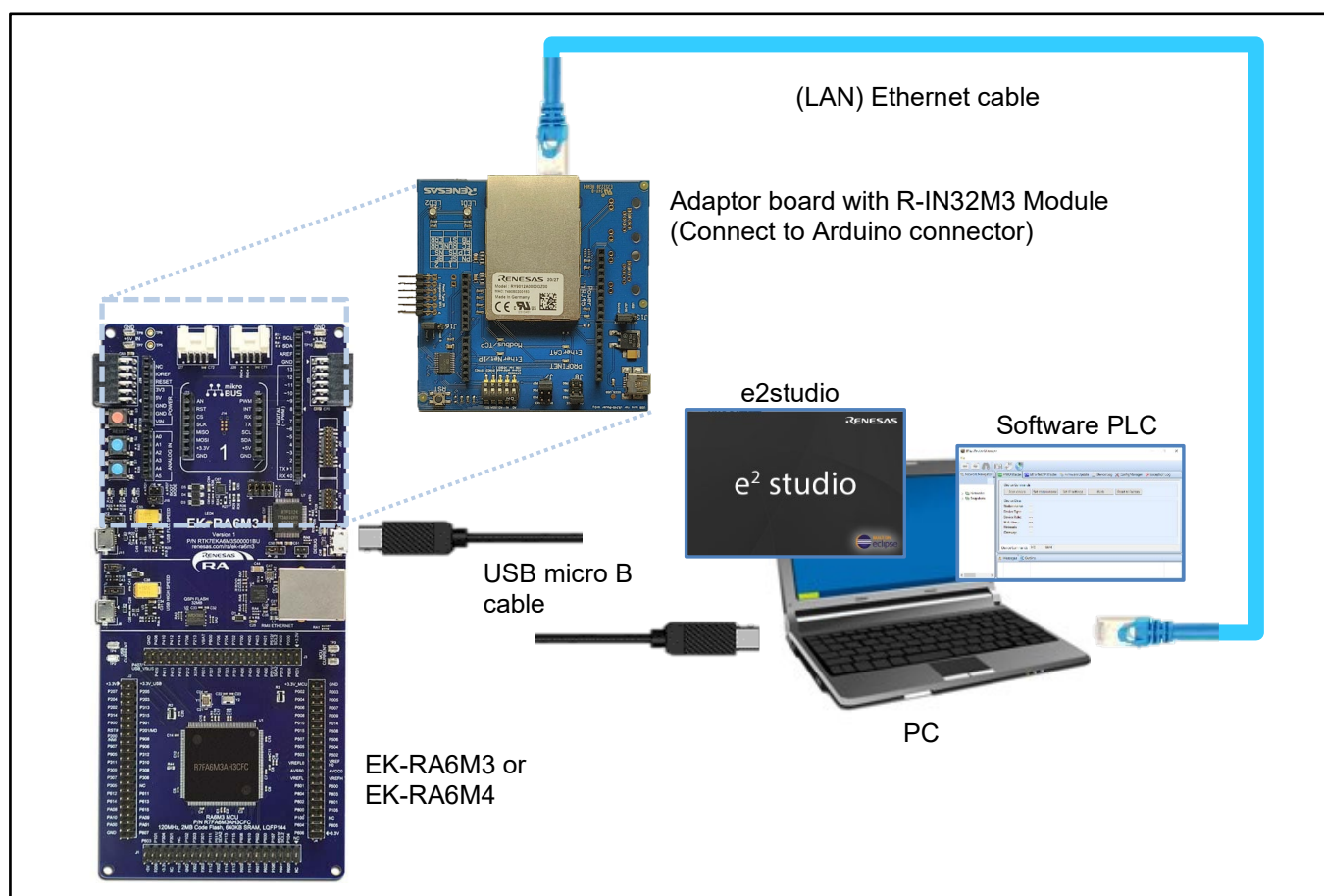


図 3-1 接続構成

(2) Pmod SWT, Pmod LED を接続する場合

EK-RA6Mx ボード上にある Pmod1 端子の下段(7-12pin)に Pmod SWT(表 1-2 参照)、Pmod2 端子の下段(7-12pin)に Pmod LED(表 1-2 参照)をそれぞれ接続します(2.3 参照)。ボードに USB micro B ケーブルを接続する事によって、ボードに電源が供給されます。

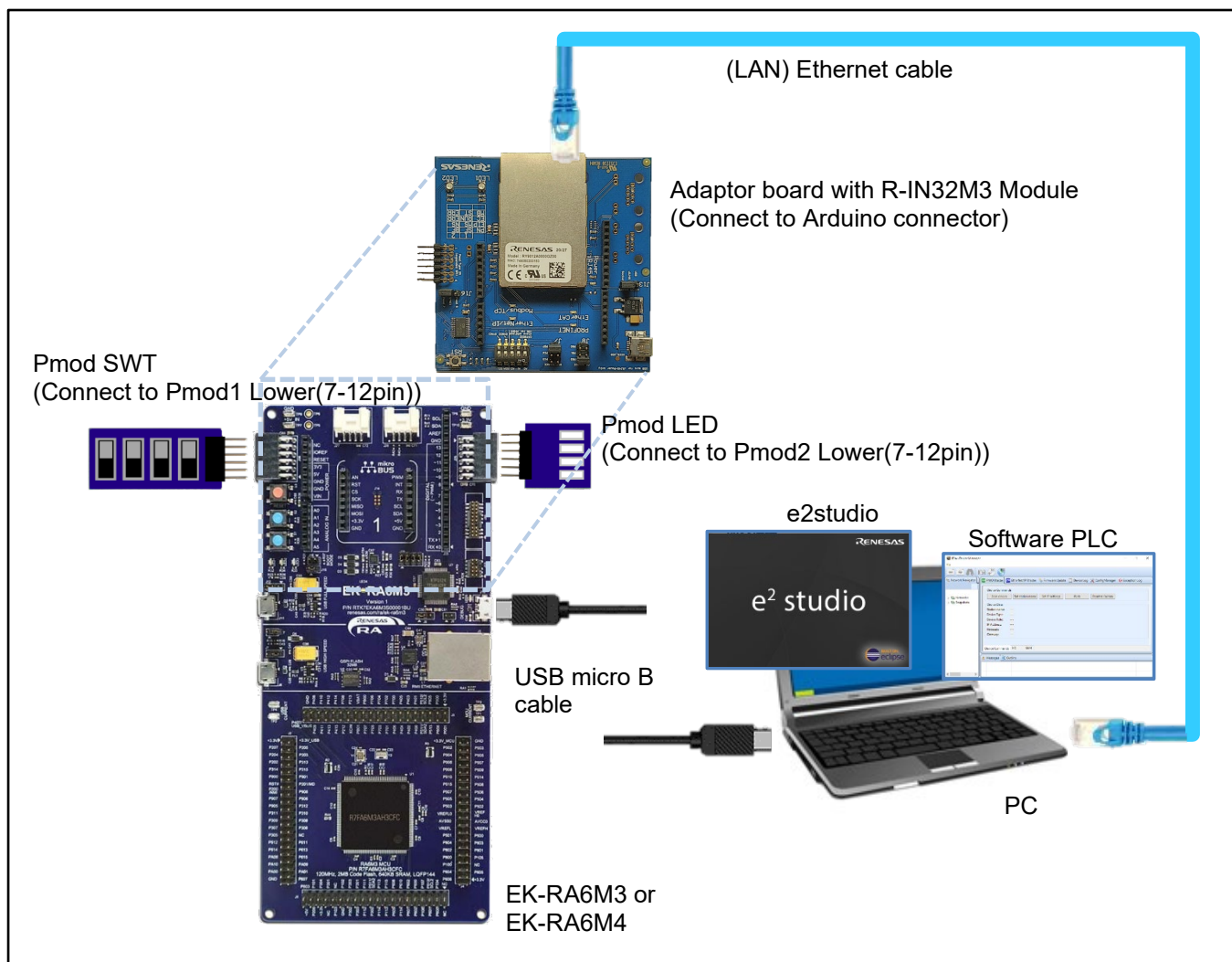


図 3-2 接続構成(Pmod SWT と Pmod LED を接続)

3.3.3 プロジェクト立上げ

(1) zip ファイル解凍

まず、アーカイブされた本サンプルソフトのパッケージ (RA6_uCCM_V***.zip) を解凍し、任意のフォルダに格納します。e2studio はフォルダ階層が深くてフルパスが長すぎると認識できませんので、フルパスが短くなるよう配置してください。また、日本語のパスも使用しないでください。

(2) e2studio 起動

次に、e2studio を起動します。インストールされたフォルダの”e2studio.exe”を実行してください。

なお、上記でインストールされたコンパイラを確認する場合は、[ウィンドウ]→[設定]を選択し、[設定]ダイアログで[Renesas]→[Renesas ツールチェーン管理]を選択します。[Renesas ツールチェーン管理]ダイアログで、”GNU ARM Embedded”に該当コンパイラが追加されているかを確認できます。

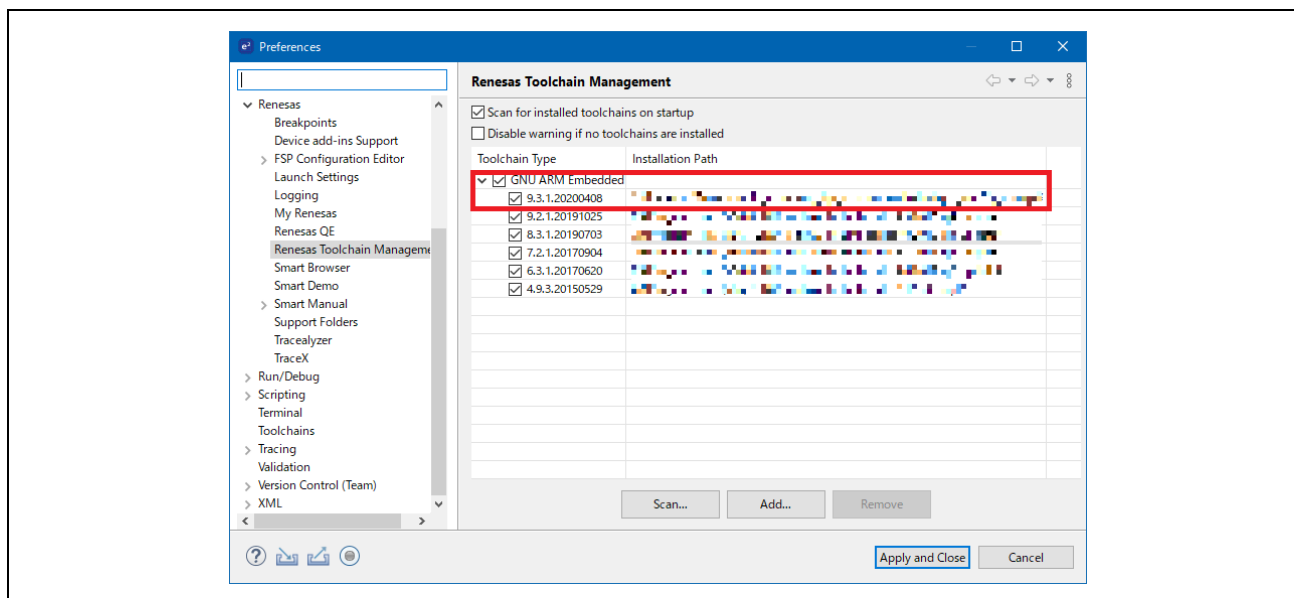


図 3-3 Renesas ツールチェーン管理

(3) プロジェクトのインポート

以下の手順に沿って、サンプルプロジェクトを e2studio にインポートします。

[ファイル]→[インポート]を選択します。

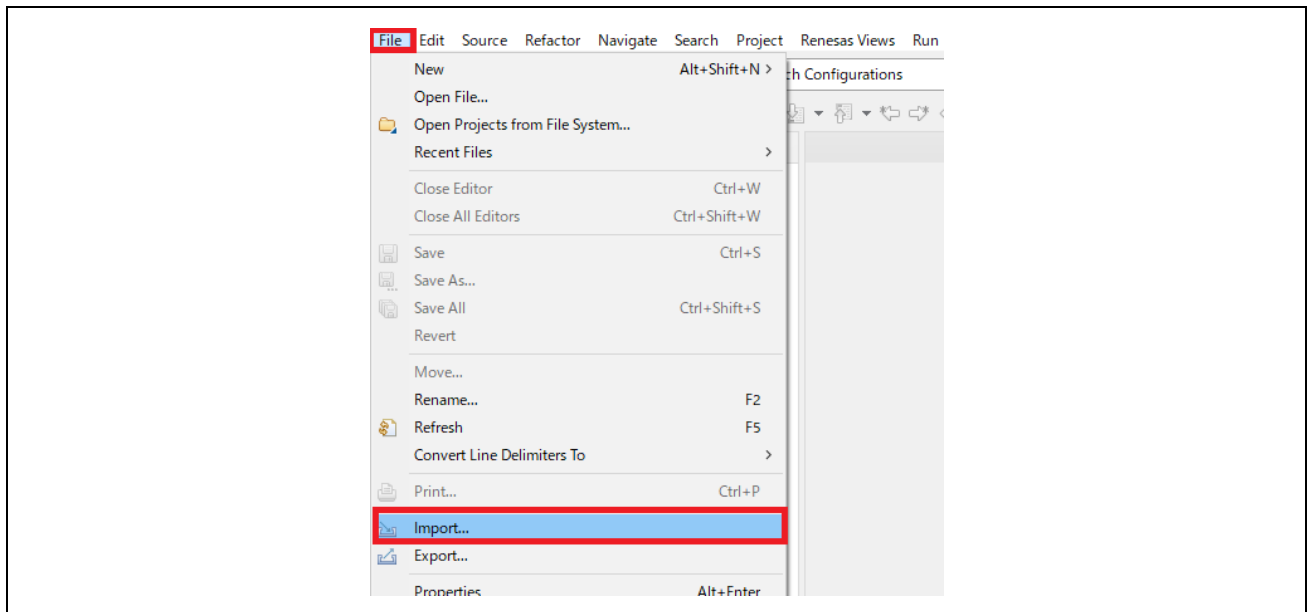


図 3-4 インポート

[選択]ダイアログで[一般]→[既存プロジェクトをワークスペースへ]を選択した後、[次へ]を選択します。

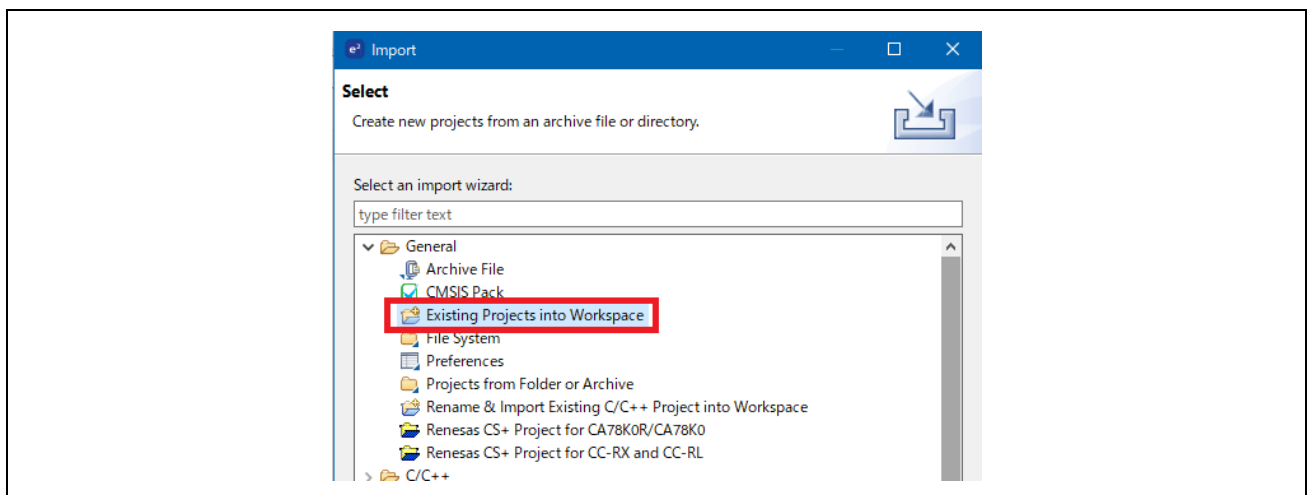


図 3-5 既存プロジェクトをワークスペースへ を選択

[プロジェクトのインポート]ダイアログの[ルート・ディレクトリーの選択]チェックボックスを選択した後、[参照]を選択します。任意のフォルダに格納した本サンプルソフトのパッケージ (RA6_uCCM_V**) を選択して[OK]を選択します。

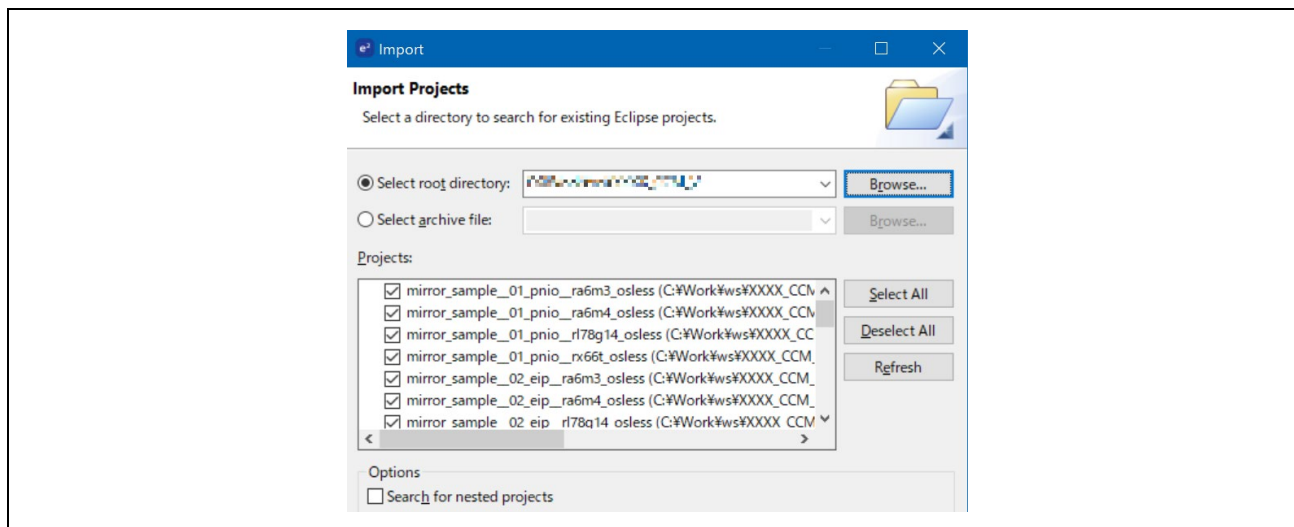


図 3-6 プロジェクトのインポート

[プロジェクト]にリスト化された各サンプルプロジェクトの中から使用するサンプルプロジェクトにチェックを付けた後、[終了]を選択すると、プロジェクトがインポートされます。

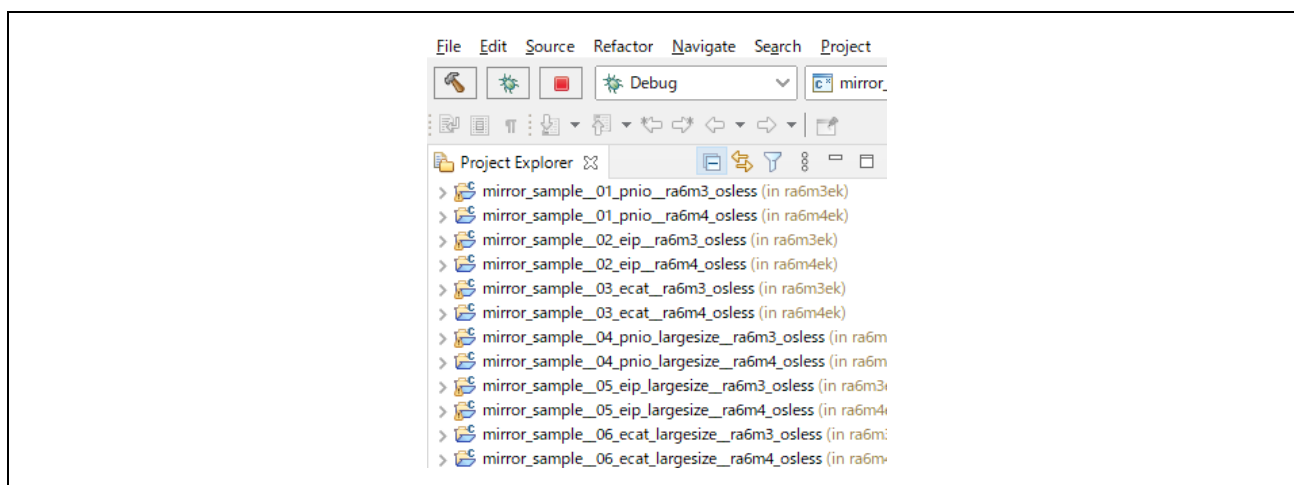


図 3-7 インポート完了

3.3.4 FSP のコード生成

サンプルプロジェクトは、FSP のプログラムを使用していますので、e2studio のコンフィグレータを使って FSP のコード生成を行います。コード生成に関しては、プロジェクト毎に行う必要があります。FSP の詳細については『Renesas Flexible Software Package (FSP) User's Manual』(R11UM0155EU****) を参照ください。

e2studio 上の[プロジェクト・エクスプローラー]にて、サンプルプロジェクトを展開して、コンフィグレーションファイルを選択します。

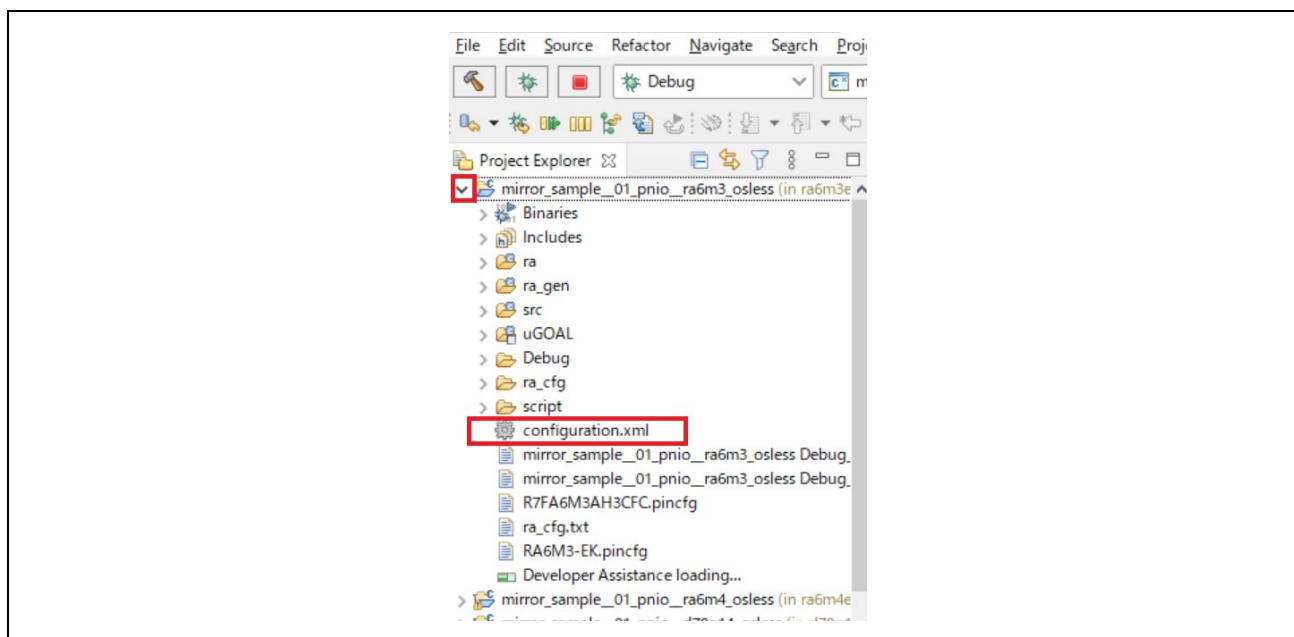


図 3-8 コンフィグレーションファイルを選択

コンフィグレータ画面が表示されたら、[Generate Project Content]ボタンを選択してソースコードを生成します。

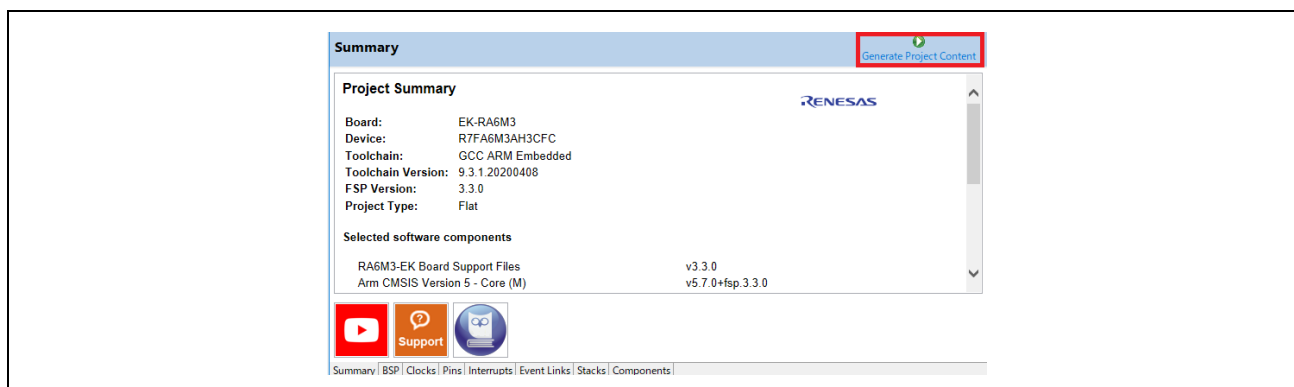


図 3-9 コード生成

以上で、プロジェクトのビルドができる状態になります。

3.3.5 ビルド

サンプルプロジェクトを選択した後、[ビルド]ボタン (ハンマーアイコン) の横にある矢印を選択し、ドロップダウンメニューから[Debug]を選択します。

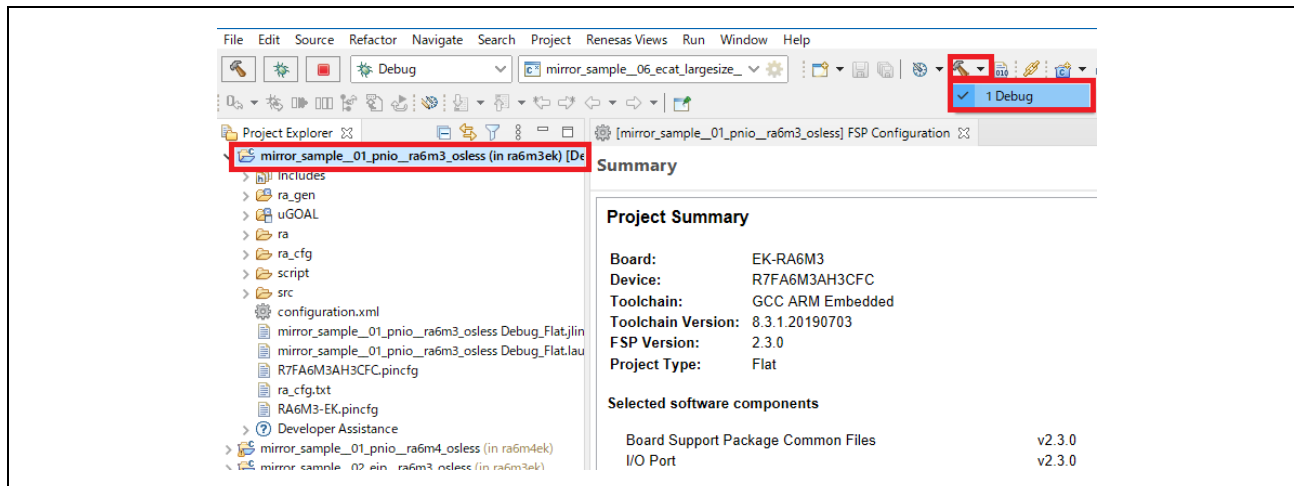


図 3-10 ビルド

e2studio が選択されたプロジェクトをビルドします。ビルドが完了したら、画面下部の[コンソール]に”Build Finished”のメッセージが出力されます。

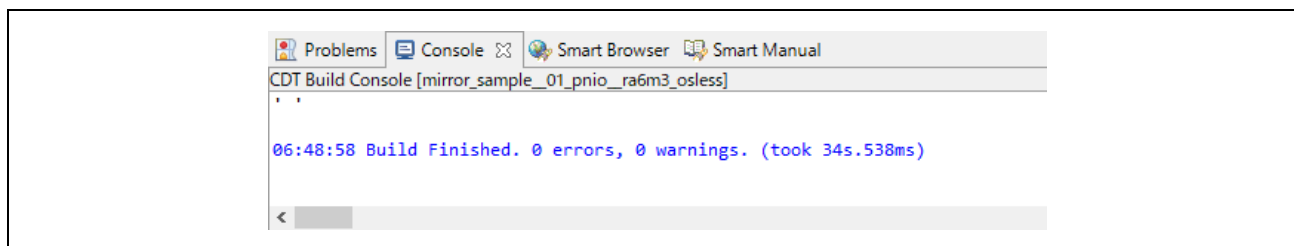


図 3-11 ビルド完了

3.3.6 デバッグ

ビルドが完了したら、デバッグを開始することが出来ます。[デバッグ]ボタン (バグアイコン) の横にある矢印を選択し、[デバッグ構成]を選択します。

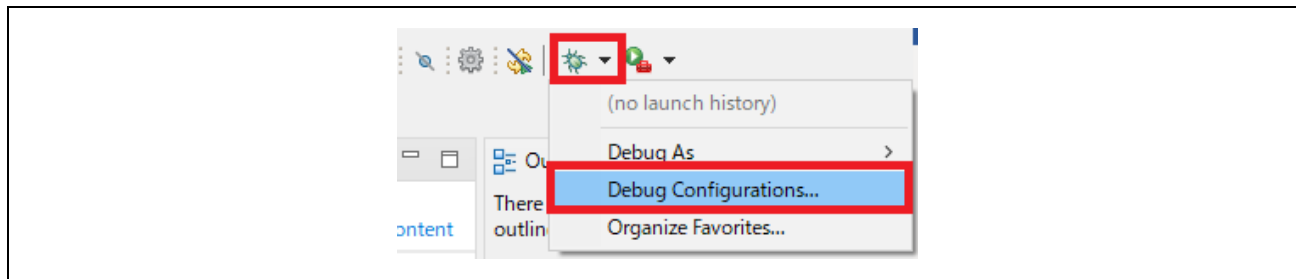


図 3-12 デバッグ構成

[デバッグ構成]ダイアログの[Renesas GDB Hardware Debugging]から該当する"xxxx Debug_Flat"を選択して、[デバッグ]ボタンを選択することで、デバッグ画面が立ち上がります。

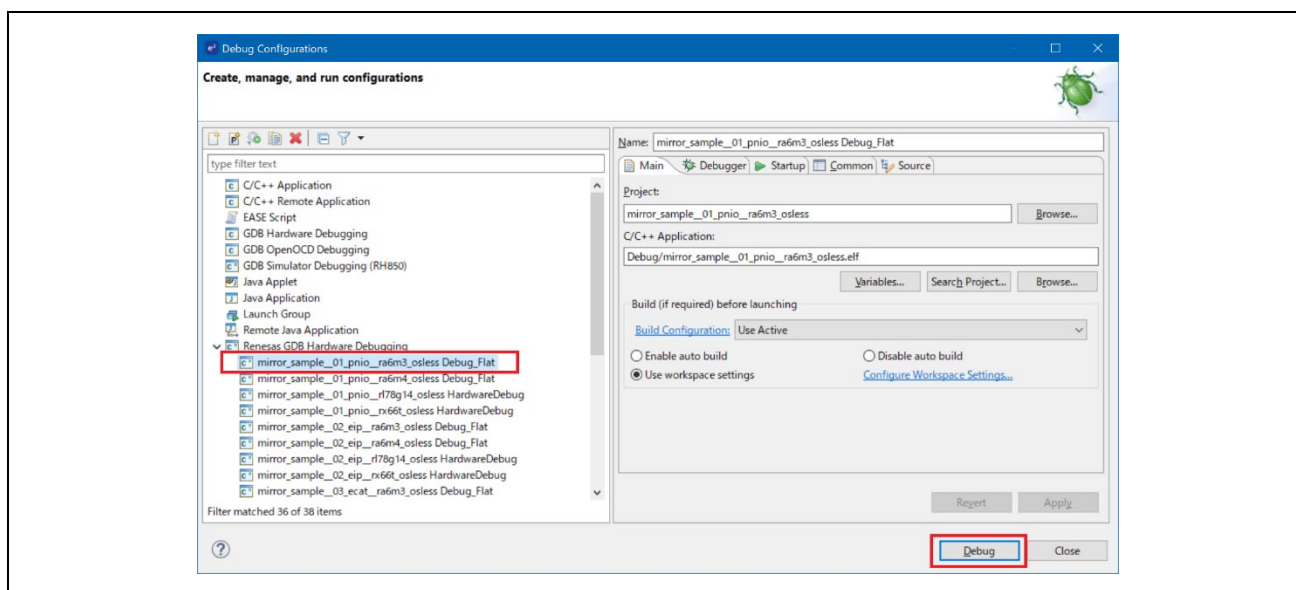


図 3-13 デバッグ開始

“e2-server-gdb.exe”のファイアウォール警告が表示されることがあります。[自宅や職場のネットワークなどのプライベートネットワーク]のチェックボックスをチェックにして、<アクセスを許可>を選択します。

パースペクティブ切り替えの確認ダイアログにてパースペクティブの変更を勧めるダイアログが表示される場合は、「常にこの設定を使用する」チェックボックスにチェックし、[はい]を選択します。

デバッグ画面が立ち上がり、プログラムのダウンロードが完了したら、[再開]ボタンを選択することで、プログラムが実行されます。

3.4 プロトコル接続とアプリケーション制御

簡易マスターツール Management Tool (PROFINET, EtherNet/IP 接続) または TwinCAT (EtherCAT 接続) をつけたプロトコル接続と、各サンプルアプリケーションの制御方法について説明します。

3.4.1 PROFINET

PROFINET サンプルアプリケーションの評価手順について説明します。
対象サンプルを表 3-1 に示します。

表 3-1 PROFINET Sample software

Sample software	Overview
01_pnio	サイクリック通信 サンプル
04_pnio_largesize	サイクリック通信、RPC 通信(Large Size データ通信) サンプル
10_multi_protocol	01_pnio, 02_eip, 03_ecat, 07_modbus 統合サンプル
11_pnio_http	01_pnio に web ブラウザ機能、ホストマイコン Firmware 更新機能の拡張サンプル

本サンプルアプリケーションを使用する際は、R-IN32M3 Module のファームウェアのバージョンを 2.1.0.0 以上にする必要があります。ファームウェアのアップデート方法は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照して下さい。

1. 評価環境セットアップ

-1. 評価ボード準備

開発環境を構築し (参照: 3.3 章)、サンプルプロジェクトのビルド、およびプログラムダウンロードを実行します (3.3.5~3.3.6 章)。正しくプログラムが実行されると、R-IN32M3 Module 搭載アダプタボード上のプロトコル表示 LED (PROFINET) が点灯します。

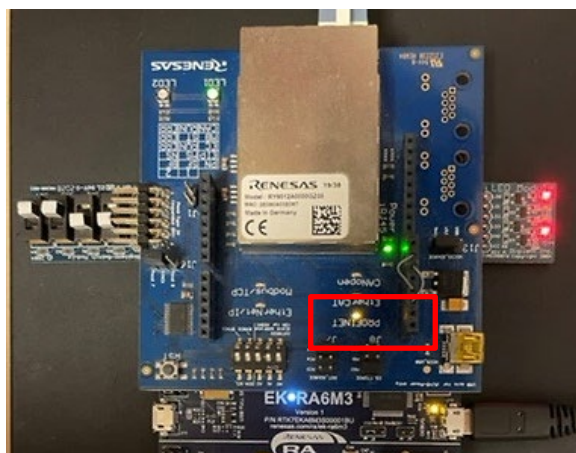


図 3-14 プロトコル LED: PROFINET

-2. IP 設定

評価で使用する PC の IP 設定をします。ネットワークアダプタの[ネットワークプロパティ]を開き、固定 IP を設定します (例として 192.168.0.1 を用います)。

IP アドレス	192.168.0.1
サブネットマスク	255.255.255.0

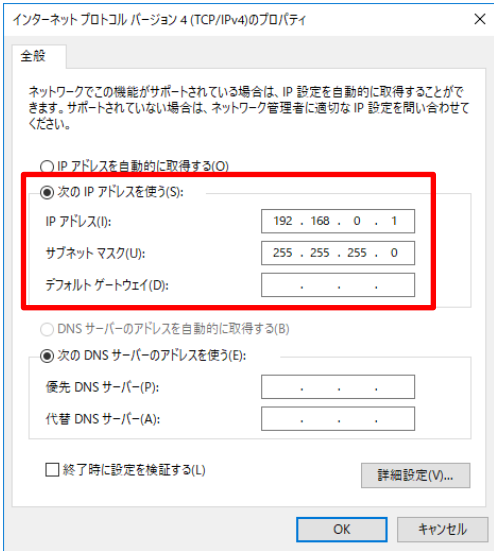


図 3-15 IP アドレス設定

2. マスタ接続

PROFINET マスタには、サンプルプログラムパッケージに同梱されている Management tool を使用します。Management tool の詳細は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照下さい。

以下の手順に沿って Management tool を操作して、本サンプルアプリケーションとの接続、データ送受信の確認を行います。

- 1. [Network Navigator]パネルにて、使用するネットワークを選択した後、[Scan Network]ボタンを選択します。

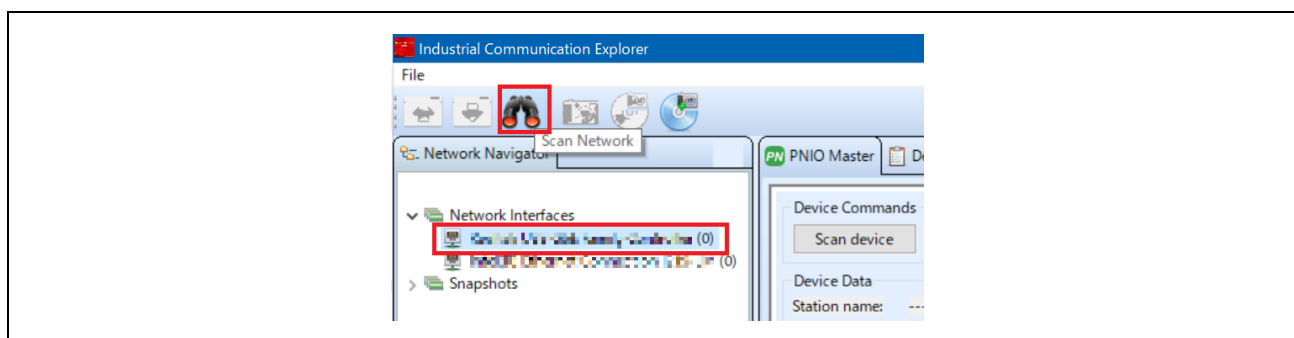


図 3-16 ネットワークスキャン

- 2. [ネットワークスキャン]ダイアログが表示され、“Scan complete. found 1 device”が表示されれば検出完了ですので、[OK]を選択します。

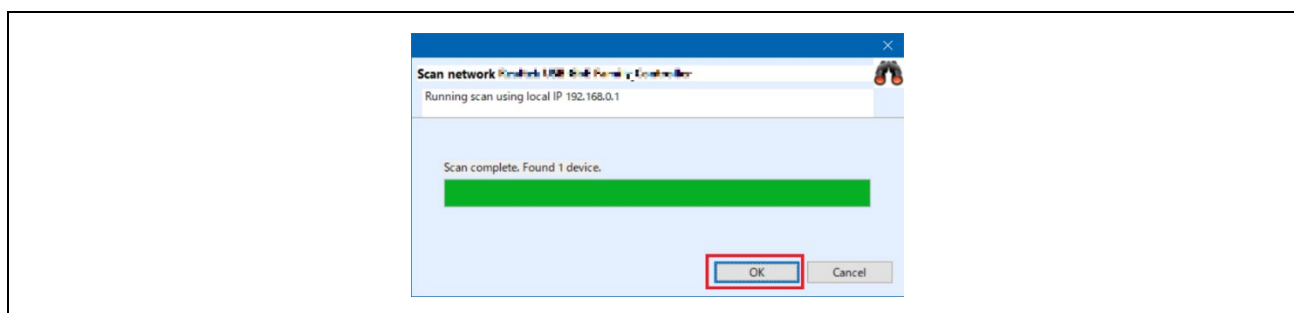


図 3-17 スキャン完了

- 3. スキャンされたネットワーク内の[Network Navigator]パネルに、新しいデバイスとして”R-IN32M3_Module”が表示されますので、[R-IN32M3_Module]を選択します。

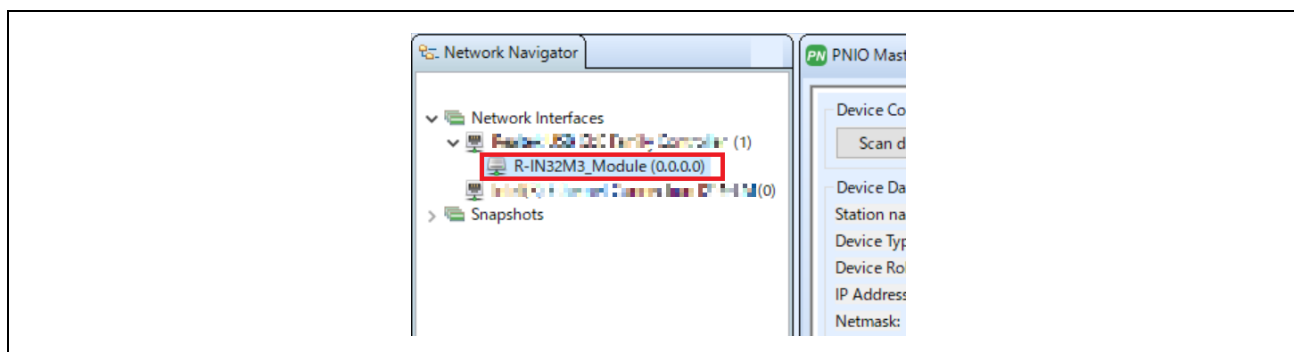


図 3-18 R-IN32M3 Module を選択

- 4. R-IN32M3 Module の IP アドレスが、PC の IP アドレスと同じ IP ネットワーク内にある必要があります。そのため、R-IN32M3 Module の構成マネージャー変数 (揮発性メモリおよび不揮発性メモリに保存された構成変数) にアクセスして、IP アドレスと Netmask を設定します。
[R-IN32M3_Module]を選択したまま、[ConfigManager]パネルを表示した状態で[Read configuration]ボタンを選択します。

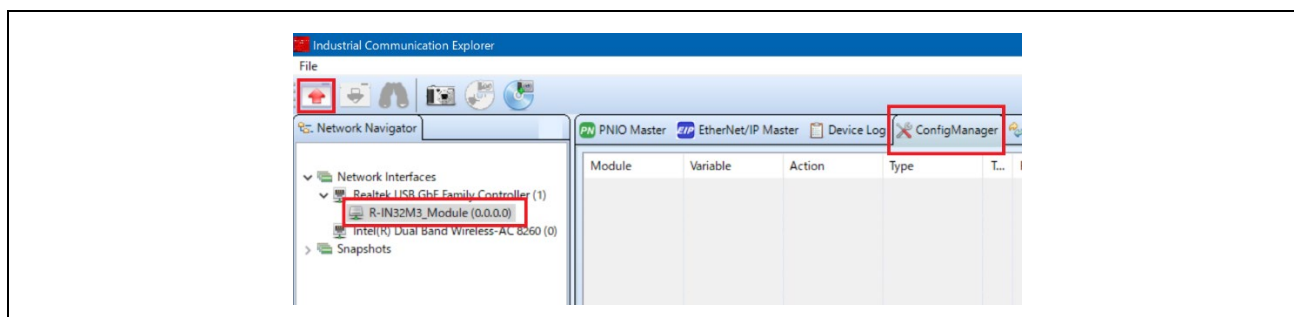


図 3-19 ConfigManager

- 5. [ConfigManager]パネルに表示された Configuration のうち、以下の項目を変更します。なお、IP アドレスと Netmask を有効にするために、VALID に 1 を設定する必要があります。変更された Value は黄色にハイライトされます。

Module	Variable	Value 設定例
GOAL_ID_NET	IP	192.168.0.100
GOAL_ID_NET	NETMASK	255.255.255.0
GOAL_ID_NET	VALID	0x01

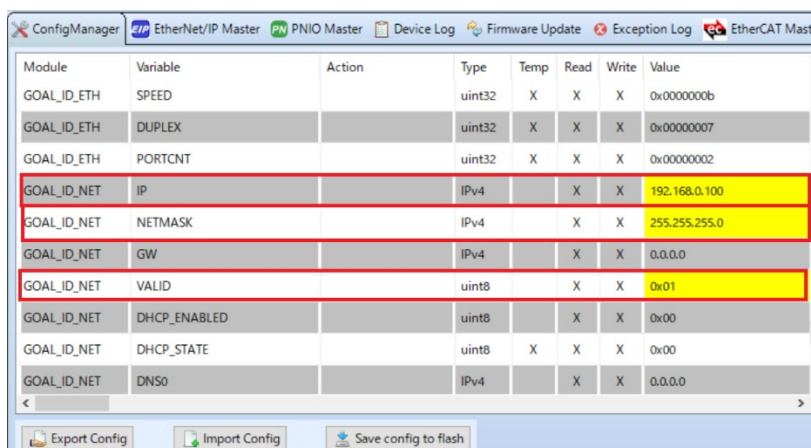


図 3-20 IP アドレス設定

- 6. [Write configuration]ボタンを選択して、変更された構成マネージャー変数が R-IN32M3 Module にダウンロードされます。

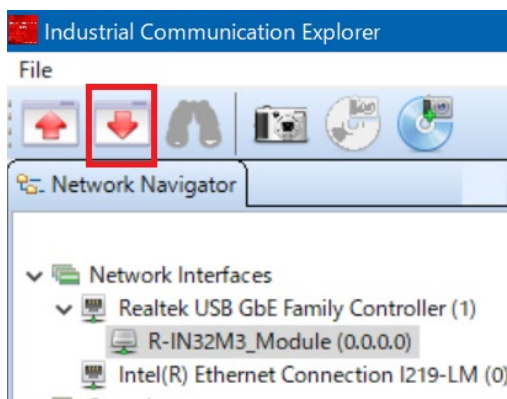


図 3-21 ダウンロード

- 7. 変更確認のダイアログが表示された場合は[はい]を選択します。
変更された値は R-IN32M3 Module に転送され、RAM でのみ変更されます。R-IN32M3 Module に搭載された Flash の値を変更する際には、[Save config to flash]ボタンを使用します。

IP アドレス設定の詳細については 4.3 章を参照ください。

- 8. [PNIO Master]パネルを選択して、[Scan device]を選択します。

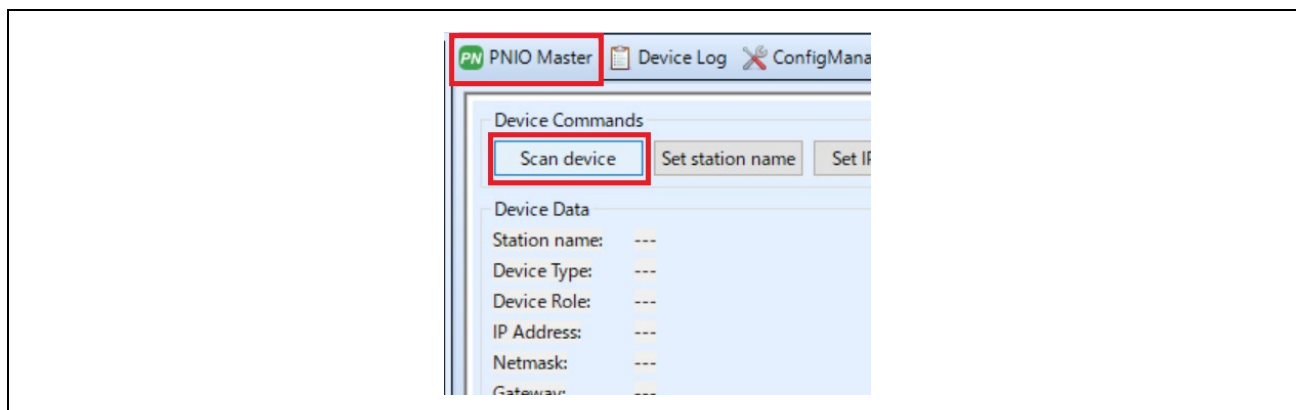


図 3-22 PNIO Master

- 9. PROFINET デバイスが検出されると、[Device Data]に R-IN32M3 Module のデバイス情報が表示されます。

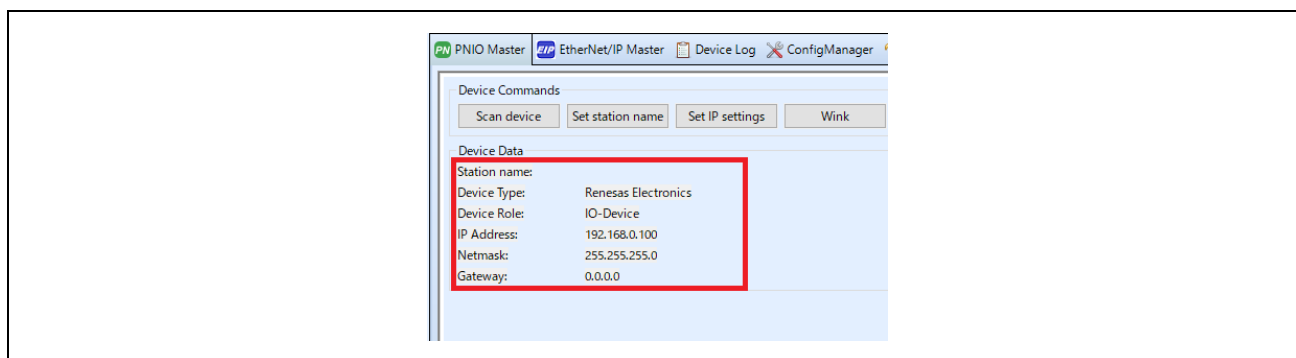


図 3-23 Device Data

- 10. [I/O]パネルを開き、[Load GSDML file]ボタンを選択して、GSDML ファイルを読み込みます。

GSDML ファイルはサンプルプログラムの gsdml フォルダに格納されています。

Sample software	GSDML file
01_pnio	01_pnio¥gsdml¥GSDML-V2.4-Renesas-irj45-20211014.xml
10_multi_protocol	
11_pnio_http	
04_pnio_largesize	04_pnio_largesize ¥gsdml¥GSDML-V2.4-Renesas-irj45-20211014.xml

GSDML ファイルには、Slot、Module の割り当てが既に定義されています。

[Slots:]や[Modules]に GSDML に沿った内容が表示されることを確認し、[Device Interval]のプルダウンから[32]を選択した後、[Connect]ボタンを選択します。

接続に接続成功すると[Disconnect]ボタンに切り替わります。また、本ボードのプロトコルステータス LED が点灯します。

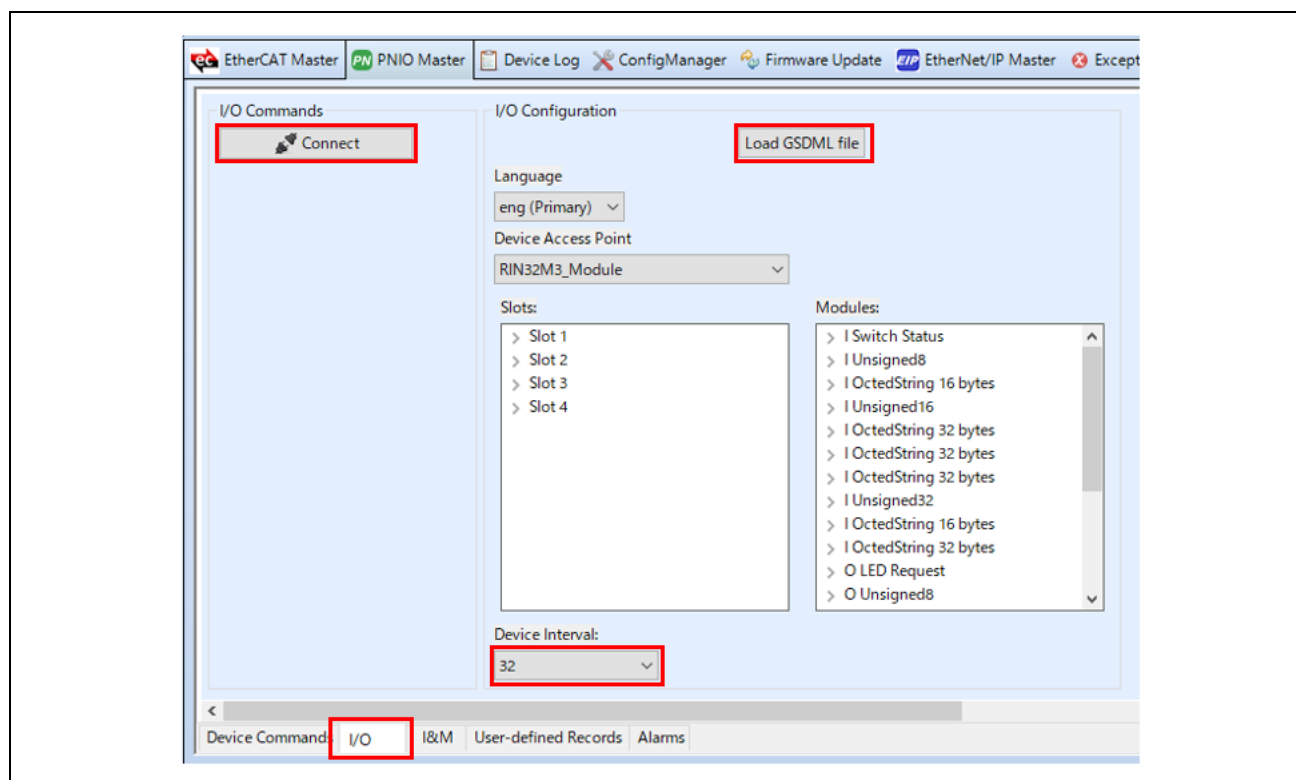


図 3-24 GSDML

-11. サンプルアプリケーションのデータ通信を行います。

サンプルソフトでは、アプリケーション例として2種類のデータ送受信アプリケーションを実装しています。

- **Remote-IO (LED/Switch)制御** : P-mod の LED 点灯制御および Switch 状態を送受信
対象プロジェクト : 01_pnio, 04_pnio_largesize, (10_multi_protocol), 11_pnio_http
- **Mirror 制御** : マスタから受信したデータをミラーバック送信
対象プロジェクト : 01_pnio, 04_pnio_largesize, (10_multi_protocol), 11_pnio_http
- **Mirror 制御(RPC)** : スキャナから受信したデータをミラーバック送信
対象プロジェクト : 04_pnio_largesize

これらのアプリケーションとして以下のように定義しています。

表 3-2 入出力アプリケーション

sample	Sample app.	Slot	Size
04_pnio_large	01_pnio	LED Data Reception	Slot 2
		Mirror Data Reception	Slot 4
		Switch Data Transmission	Slot 1
		Mirror Data Transmission	Slot 3
	,	Mirror Data Reception_1 (rpc)	Slot 6
		Mirror Data Reception_2 (rpc)	Slot 8
		Mirror Data Reception_3 (rpc)	Slot 10
		Mirror Data Transmission_1 (rpc)	Slot 5
		Mirror Data Transmission_2 (rpc)	Slot 7
		Mirror Data Transmission_3 (rpc)	Slot 9

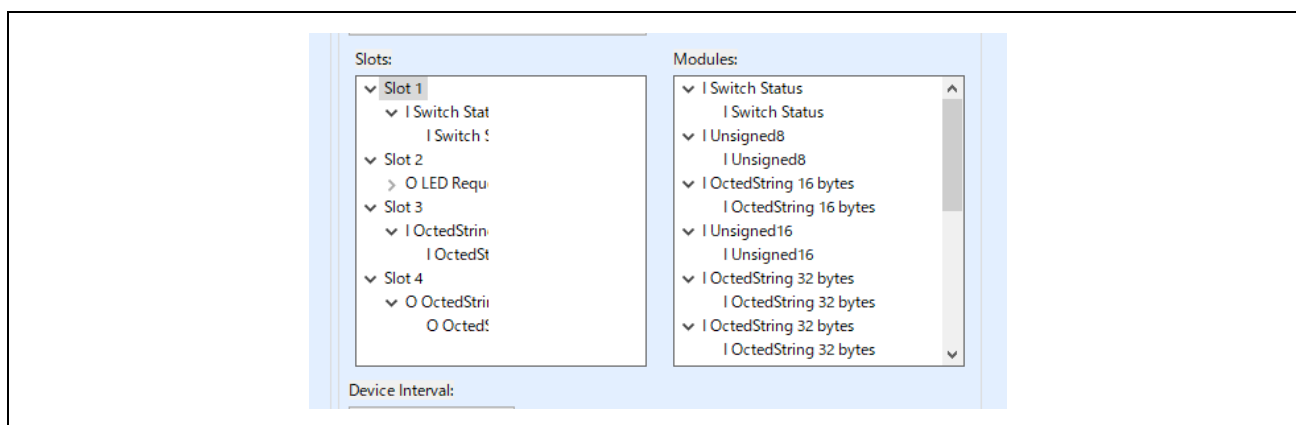


図 3-25 アプリケーション登録 (例 01_pnio)

Remote-IO (LED/Switch)制御

Switch には P-mod 接続したスイッチ状態に対応した Input Data、LED には P-mod 接続した LED に対応した Output Data が 1byte データとして登録されています。

I/O app.		Remote I/O 操作
Switch (Slot 1)	P-mod スイッチ	スイッチを操作することで Input Data の値が変化
LED (Slot 2)	P-mod LED	Output Data に値を登録することで LED が変化

I/O Data				
Module/Submodule	Data Type	PS/CS	Input Data	Output Data
▼ Switch				
▼ Switch		128/0		
Input byte	Unsigned8		0x03	
▼ LED				
▼ LED		0 /128		
Output byte	Unsigned8			0x09

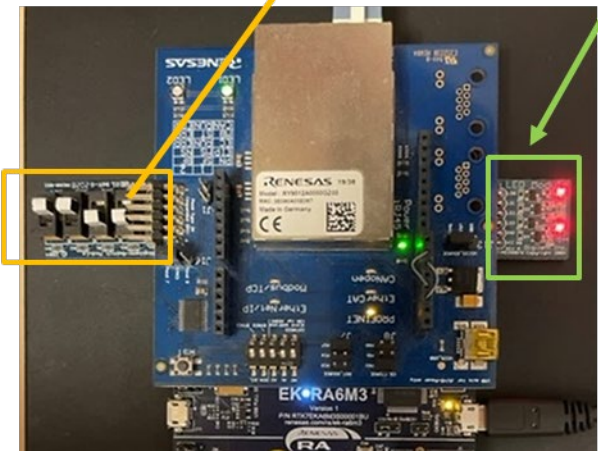


図 3-26 Remote-IO (LED/Switch)制御 [PROFINET]

Mirror 制御

Output Data に登録された値をマスタから受信したモジュールが、マスタへミラーバックし Input Data へ反映されます。

Mirror app.	Mirror 操作
Mirror Data Transmission (Slot 3: Input 16Byte)	モジュールからミラー制御で送信されてきた値が Input Data へ反映
Mirror Data Reception (Slot 4: Output 16Byte)	Output Data に登録した値をモジュールが受信

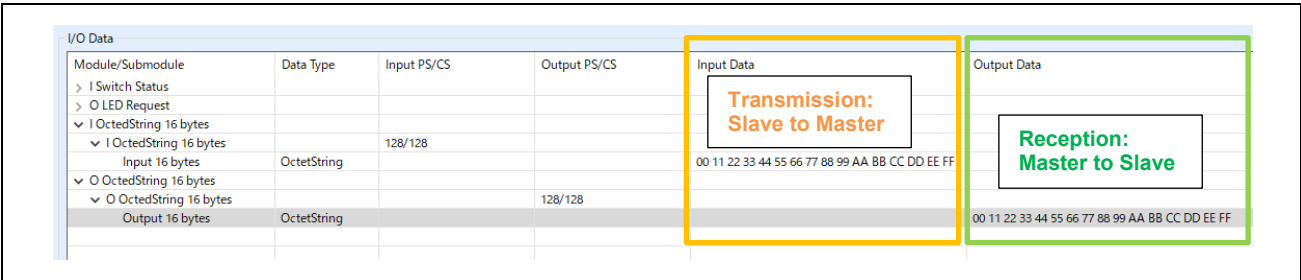


図 3-27 Mirror 制御 [PROFINET]

-12. [Disconnect]で通信を終了します。

3.4.2 EtherNet/IP

EtherNet/IP サンプルアプリケーションについて説明します。
対象サンプルを表 3-3 に示します。

表 3-3 EtherNet/IP Sample software

Sample software	Overview
02_eip	サイクリック通信 サンプル
05_eip_largesize	サイクリック通信、RPC 通信(Large Size データ通信) サンプル
10_multi_protocol	01_pnio, 02_eip, 03_ecat, 07_modbus 統合サンプル
12_eip_http	02_eip に web ブラウザ機能、ホストマイコン Firmware 更新機能の拡張サンプル

本サンプルアプリケーションを使用する際は、R-IN32M3 Module のファームウェアのバージョンを 2.1.0.0 以上にする必要があります。ファームウェアのアップデート方法は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照して下さい。

1. 評価環境セットアップ

-1. 評価ボード準備

開発環境を構築し (参照: 3.3 章)、サンプルプロジェクトのビルド、およびプログラムダウンロードを実行します (3.3.5～3.3.6 章)。正しくプログラムが実行されると、R-IN32M3 Module 搭載アダプタボード上のプロトコル表示 LED (EtherNet/IP) が点灯します。

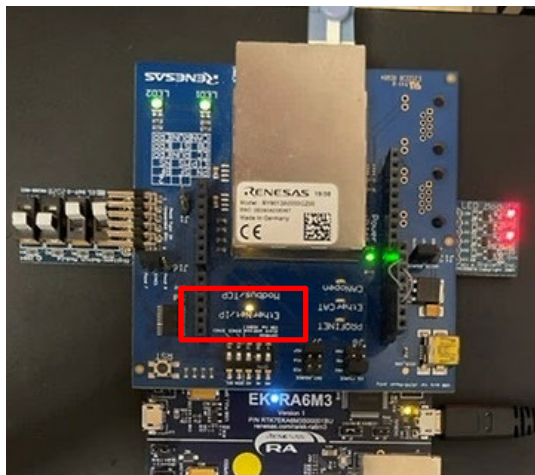


図 3-28 プロトコル LED: EtherNet/IP

-2. IP 設定

評価で使用する PC の IP 設定をします。ネットワークアダプタの[ネットワークプロパティ]を開き、固定 IP を設定します (例として 192.168.0.1 を用います)。

IP アドレス	192.168.0.1
サブネットマスク	255.255.255.0

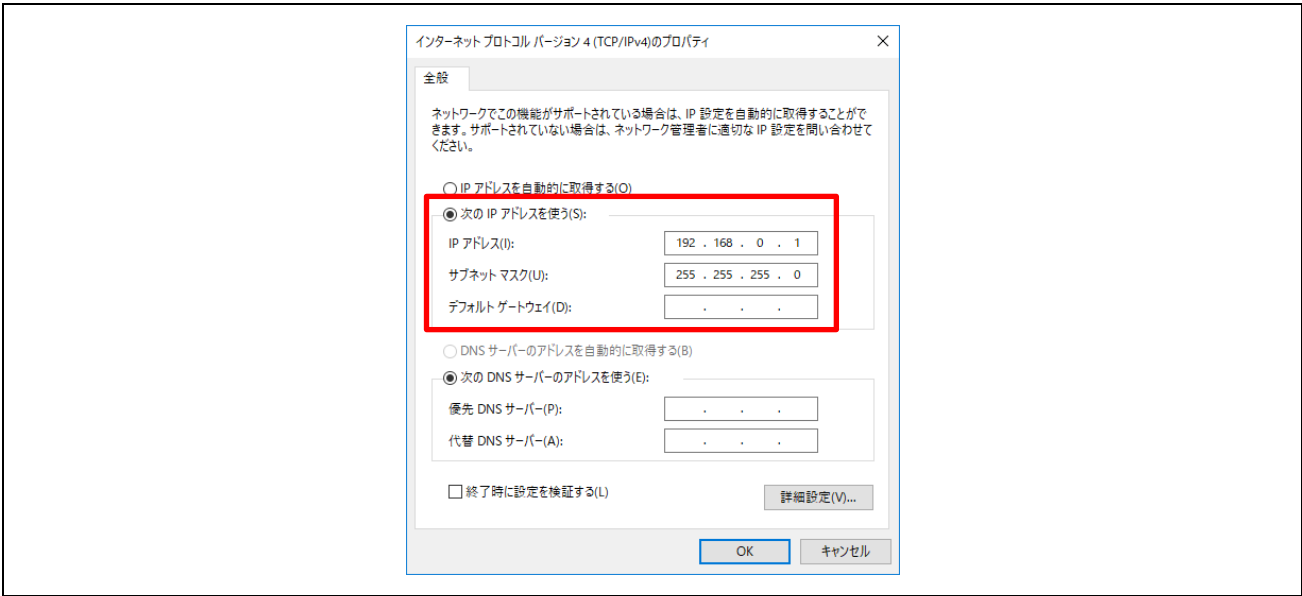


図 3-29 プロトコル LED: PROFINET

2. マスタ接続

PROFINET マスタには、サンプルプログラムパッケージに同梱されている Management tool を使用します。Management tool の詳細は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照下さい。

以下の手順に沿って Management tool を操作して、本サンプルアプリケーションとの接続、データ送受信の確認を行います。

- 1. [Network Navigator]パネルにて、使用するネットワークを選択した後、[Scan Network]ボタンを選択します。

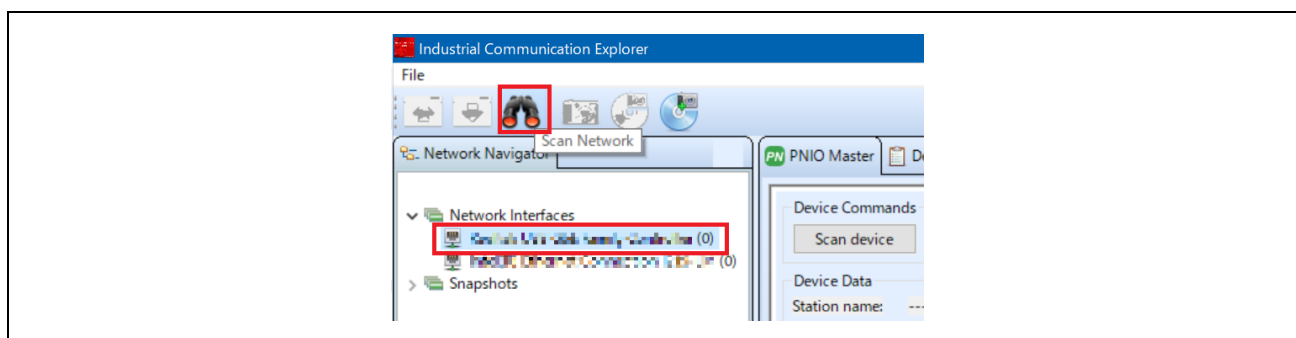


図 3-30 ネットワークスキャン

- 2. [ネットワークスキャン]ダイアログが表示され、“Scan complete. found 1 device”が表示されれば検出完了ですので、[OK]を選択します。

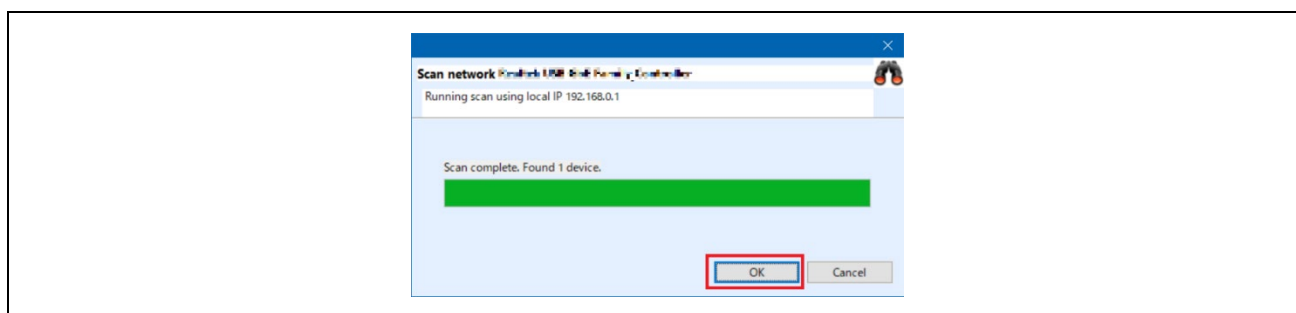


図 3-31 スキャン完了

- 3. スキャンされたネットワーク内の[Network Navigator]パネルに、新しいデバイスとして”R-IN32M3_Module”が表示されますので、[R-IN32M3_Module]を選択します。

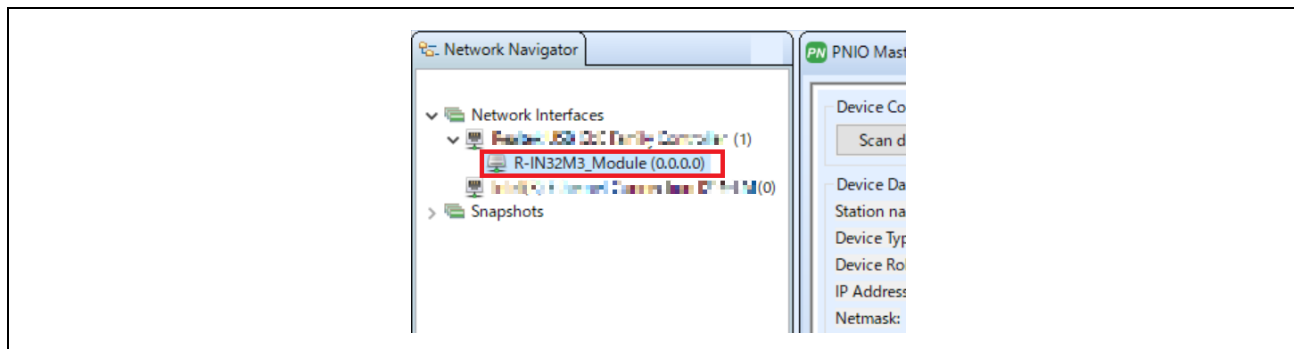


図 3-32 R-IN32M3 Module を選択

- 4. R-IN32M3 Module の IP アドレスが、PC の IP アドレスと同じ IP ネットワーク内にある必要があります。そのため、R-IN32M3 Module の構成マネージャー変数 (揮発性メモリおよび不揮発性メモリに保存された構成変数) にアクセスして、IP アドレスと Netmask を設定します。
[R-IN32M3_Module]を選択したまま、[ConfigManager]パネルを表示した状態で[Read configuration]ボタンを選択します。

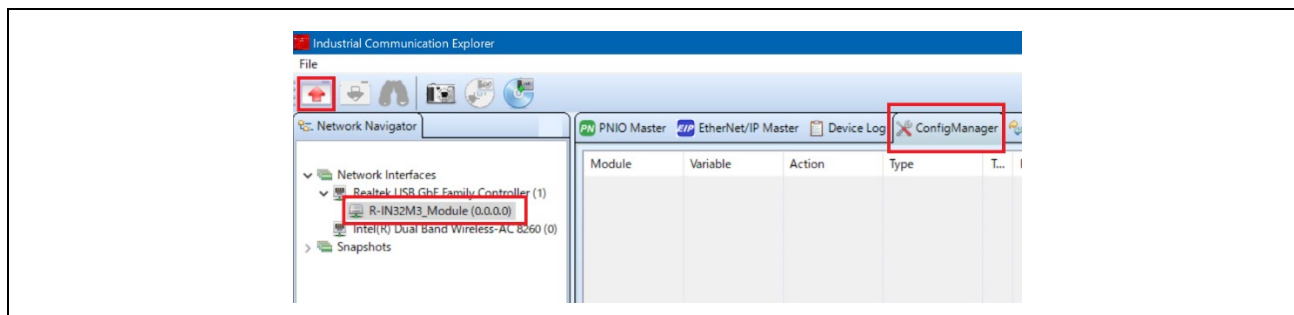


図 3-33 ConfigManager

- 5. [ConfigManager]パネルに表示された Configuration のうち、以下の項目を変更します。なお、IP アドレスと Netmask を有効にするために、VALID に 1 を設定する必要があります。変更された Value は黄色にハイライトされます。

Module	Variable	Value 設定例
GOAL_ID_NET	IP	192.168.0.100
GOAL_ID_NET	NETMASK	255.255.255.0
GOAL_ID_NET	VALID	0x01

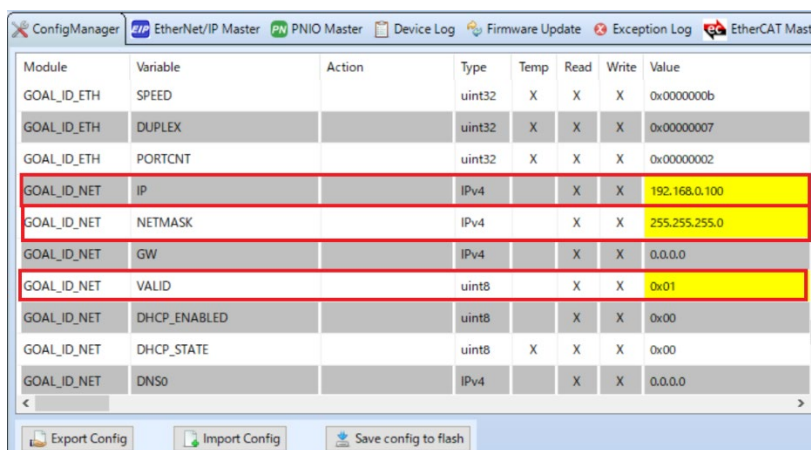


図 3-34 IP アドレス設定

- 6. [Write configuration]ボタンを選択して、変更された構成マネージャー変数が R-IN32M3 Module にダウンロードされます。

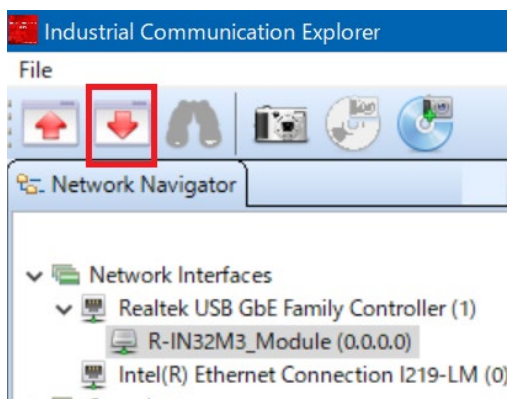


図 3-35 ダウンロード

- 7. 変更確認のダイアログが表示された場合は[はい]を選択します。
変更された値は R-IN32M3 Module に転送され、RAM でのみ変更されます。R-IN32M3 Module に搭載された Flash の値を変更する際には、[Save config to flash]ボタンを使用します。

IP アドレス設定の詳細については 4.3 章を参照ください。

- 8. [EtherNet/IP Master]パネルを選択して、[Scan device]を選択します。

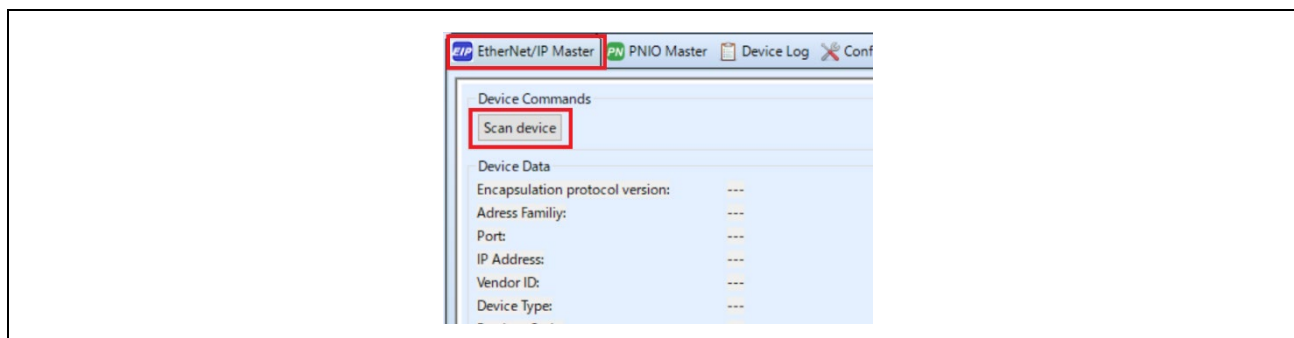


図 3-36 EtherNet/IP Scanner

- 9. EtherNet/IP デバイスが検出されると、[Device Data]に R-IN32M3 Module のデバイス情報が表示されます。

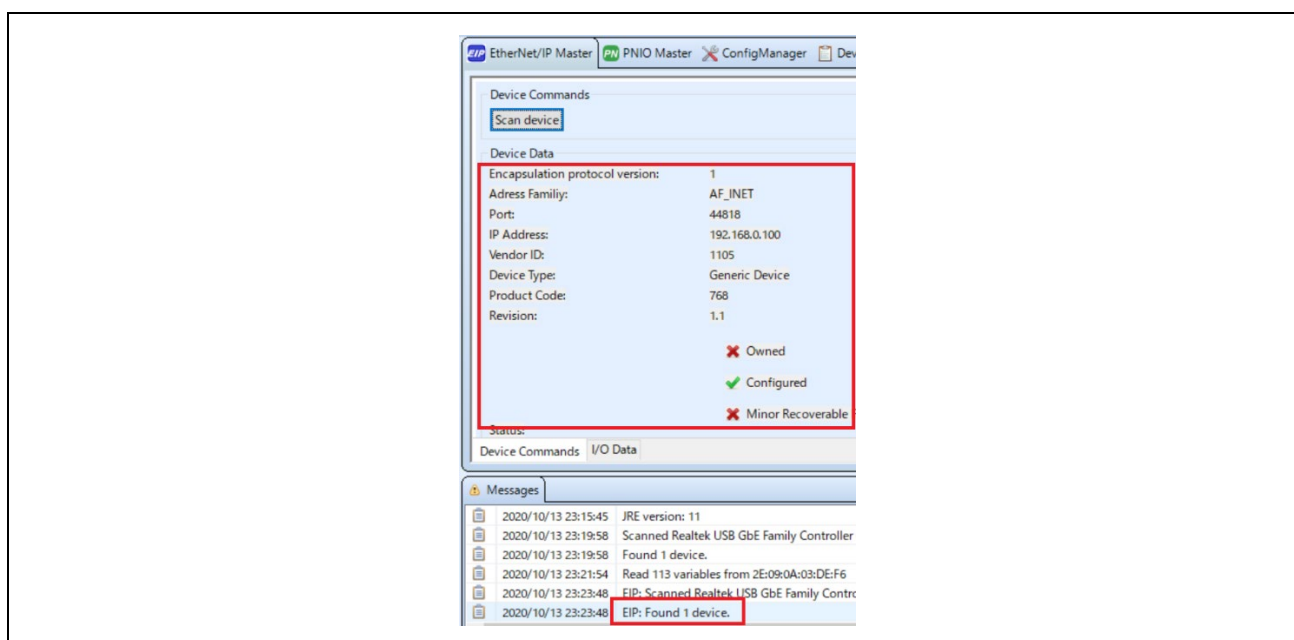


図 3-37 Device Data

- 10. [I/O Data]パネルを開き スキャナ(マスタ)、アダプタ(スレーブ)間のデータ通信を定義します。
サンプルプログラムでは、アプリケーション例として2種類のデータ送受信アプリケーションを実装しています。

- **Remote-IO (LED/Switch)制御** : P-mod の LED 点灯制御および Switch 状態を送受信
対象プロジェクト : 02_eip, 05_eip_largesize, (10_multi_protocol), 12_eip_http
- **Mirror 制御** : スキャナから受信したデータをミラーバック送信
対象プロジェクト : 02_eip, 05_eip_largesize, (10_multi_protocol), 12_eip_http
- **Mirror 制御(RPC)** : スキャナから受信したデータをミラーバック送信
対象プロジェクト : 05_eip_largesize

これらのアプリケーションとして以下のように定義しています。

表 3-4 入出力アプリケーション

sample		Sample app.	Assembly ID	size
05_eip_large	02_eip	LED Data Reception	150	1
		Mirror Data Reception	151	16
		Switch Data Transmission	100	1
		Mirror Data Transmission	101	16
	05_eip	Mirror Data Reception_1 (rpc)	152	32
		Mirror Data Reception_2 (rpc)	153	32
		Mirror Data Reception_3 (rpc)	154	32
		Mirror Data Transmission_1 (rpc)	102	32
		Mirror Data Transmission_2 (rpc)	103	32
		Mirror Data Transmission_3 (rpc)	104	32

表 3-5 コンフィグレーション

sample		Sample app.	Assembly ID	size
05_eip_large	02_eip	Config Data	200	10

Remote-IO (LED/Switch)制御

表 3-4 および 表 3-5 を参照し、接続パラメータを設定します。

Packet interval in ms はデフォルト値のままとします。

Device Commands
Connect

Connection Parameter O->T

Assembly Instance ID: 150
Assembly Data Size: 1
☒ Run/IdleHeader
Packet interval in ms: 10
Connection type: Point to Point
Priority: Urgent
Transport trigger: Cyclic
Timeout multiplier: 2

Connection Parameter T->O

Assembly Instance ID: 100
Assembly Data Size: 1
☐ Run/IdleHeader
Packet interval in ms: 10
Connection type: Multicast
Priority: Urgent

Config Assembly Parameters

Config Assembly size: 200
Config Assembly size: 10

Config Assembly Data
00 00 00 00 00 00 00 00
00 00

図 3-38 Remote-IO アプリケーションパラメータ設定

Mirror 制御

表 3-4 および 表 3-5 を参照し、ミラー制御用の接続パラメータを設定します。

Packet interval in ms はデフォルト値のままとします。

Device Commands
Connect

Connection Parameter O->T

Assembly Instance ID 151

Assembly Data Size 16

☒ Run/IdleHeader

Packet interval in ms 10

Connection type Point to Point

Priority Urgent

Transport trigger Cyclic

Timeout multiplier 2

Connection Parameter T->O

Assembly Instance ID 101

Assembly Data Size 16

☐ Run/IdleHeader

Packet interval in ms 10

Connection type Multicast

Priority Urgent

Config Assembly Parameters

Config Assembly size 200

Config Assembly size 10

Config Assembly Data
00 00 00 00 00 00 00 00

図 3-39 Mirror アプリケーションパラメータ設定

Mirror 制御(RPC)

05_eip_largesize では RPC を利用したプロセスデータ通信を行うこともできます。

これは、R-IN32M3 Module とホストマイコン間の SPI 通信フレーム(128byte)における RPC データフレームを使ってプロセスデータ通信を行う方式です。本来、非同期データ通信に用いることを目的とした RPC フレームを使用するため、通常の Cyclic データフレームを使用した方式に比べ大きいサイズのデータを送ることができますが(69byte 以上のプロセスデータを送受信可能)、アプリケーションの更新周期は制限があります。詳細は『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザ実装ガイド (R30AN0402JJ****)』をご参照ください。

表 3-4 および 表 3-5 を参照し、ミラー制御用の接続パラメータを設定します。図 3-40 では、Mirror Data Reception_2 (153)、Mirror Data Transmission_2 (103) の通信設定例を示します。

設定可能な Packet interval in ms 設定 (いわゆる RPI 設定) はデータサイズ、コネクション数に影響します。RPC を使用した設定値については十分ご評価の上、決定していただきますようお願いいたします。

The screenshot displays the uGOAL configuration window with two connection parameter panels. The left panel is for 'Connection Parameter O->T' (Assembly Instance ID 153) and the right panel is for 'Connection Parameter T->O' (Assembly Instance ID 103). Both panels have the following settings: Assembly Data Size 32, Run/IdleHeader checked, Packet interval in ms 50, Connection type Point to Point, Priority Urgent, Transport trigger Cyclic, and Timeout multiplier 2. The 'Config Assembly Parameters' section at the bottom shows 'Config Assembly size' set to 200 and 'Config Assembly size' set to 10. Red boxes highlight the Assembly Instance ID, Assembly Data Size, Packet interval in ms, and the two Config Assembly size fields.

図 3-40 Mirror アプリケーション(RPC)パラメータ設定

- 11. [Connect]ボタンを選択し、接続に接続成功すると[Disconnect]ボタンに切り替わります。また、本ボードのプロトコルステータス LED が点灯します。

-12. アプリケーションの入出力を確認します。

Remote-IO (LED/Switch)制御

Switch には P-mod 接続したスイッチ状態に対応した Input Data、LED には P-mod 接続した LED に対応した Output Data が 1byte データとして登録されています。

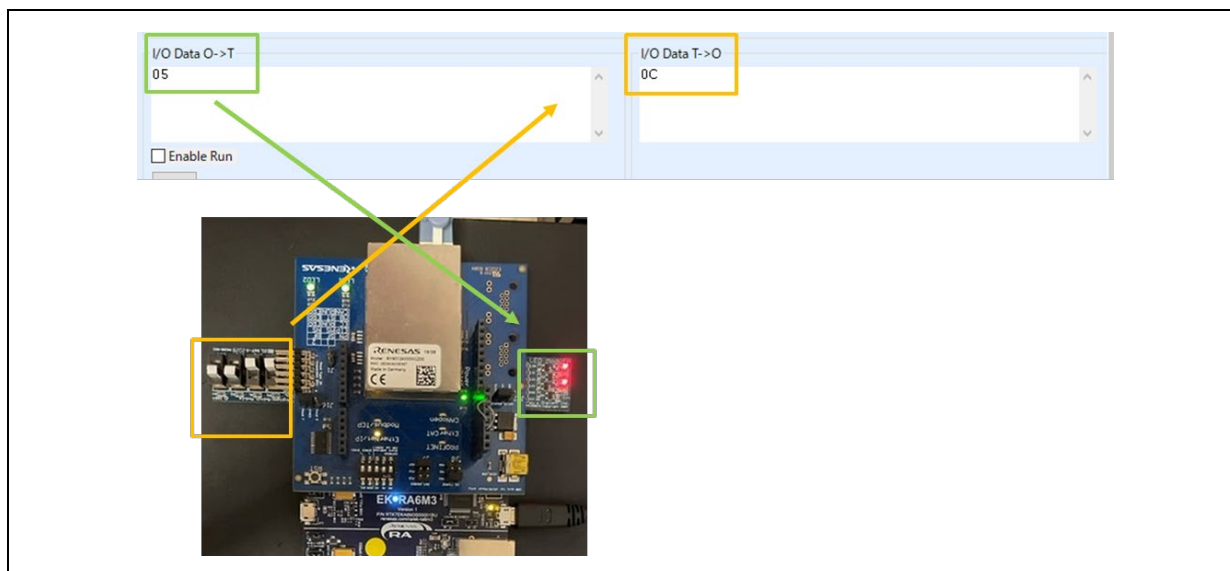


図 3-41 Remote-IO (LED/Switch)制御 [EtherNet/IP]

Mirror 制御

I/O Data O->T に入力した値をスキャナから受信したモジュールが、スキャナへミラーバックし I/O Data T->O へ反映されます。

ここでは、02_eip サンプルのミラー制御を例に示します。

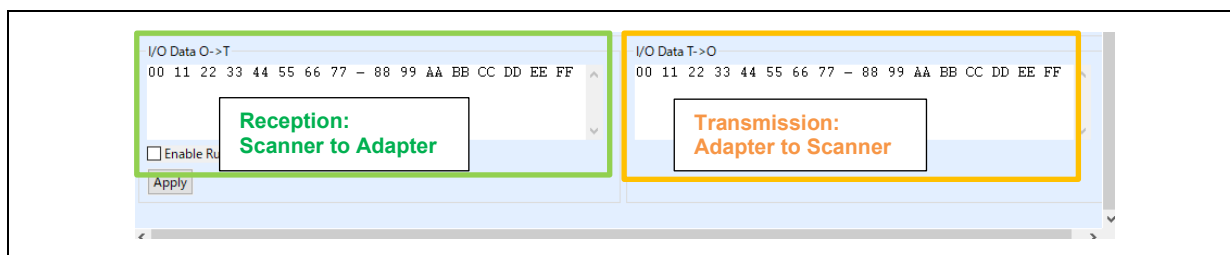


図 3-42 Mirror 制御 [EtherNet/IP]

-13. [Disconnect]で通信を終了します。

3.4.3 EtherCAT

EtherCAT サンプルアプリケーションについて説明します。
対象サンプルを表 3-6 に示します。

表 3-6 EtherCAT Sample software

Sample software	Overview
03_ecat	サイクリック通信 サンプル
06_ecat_largesize	サイクリック通信、RPC 通信(Large Size データ通信) サンプル
10_multi_protocol	01_pnio, 02_eip, 03_ecat, 07_modbus 統合サンプル
13_ecat_http	03_ecat に web ブラウザ機能、ホストマイコン Firmware 更新機能の拡張サンプル

本サンプルアプリケーションを使用する際は、R-IN32M3 Module のファームウェアのバージョンを 2.1.0.0 以上にする必要があります。ファームウェアのアップデート方法は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照して下さい。

1. 評価環境セットアップ

-1. 評価ボード準備

開発環境を構築し (参照: 3.3 章)、サンプルプロジェクトのビルド、およびプログラムダウンロードを実行します (3.3.5～3.3.6 章)。正しくプログラムが実行されると、R-IN32M3 Module 搭載アダプタボード上のプロトコル表示 LED (EtherCAT) が点灯します。

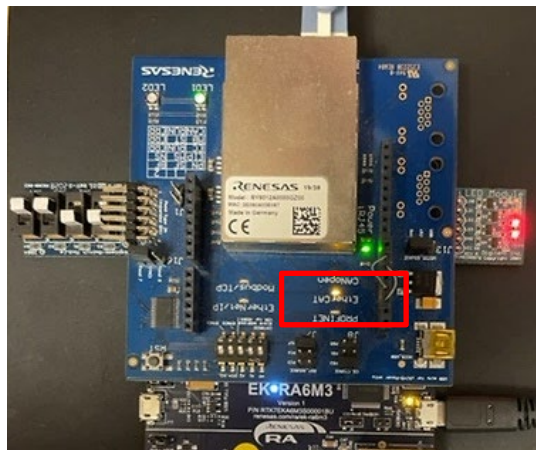


図 3-43 プロトコル LED: EtherCAT

-2. ネットワークアダプタ設定

TwinCAT 3 による EtherCAT フレームの送受信のリアルタイム性のために、使用するイーサネットカードで専用のドライバを有効に必要があります。TwinCAT 向けドライバのインストールは『ソフトウェア PLC 接続ガイド TwinCAT (R30AN0380JJ****)』を参照して下さい。

専用ドライバ

- ・ TwinCAT RT-Ethernet Filter Driver
- ・ TwinCAT Ethernet Protocol for All Network Adapters

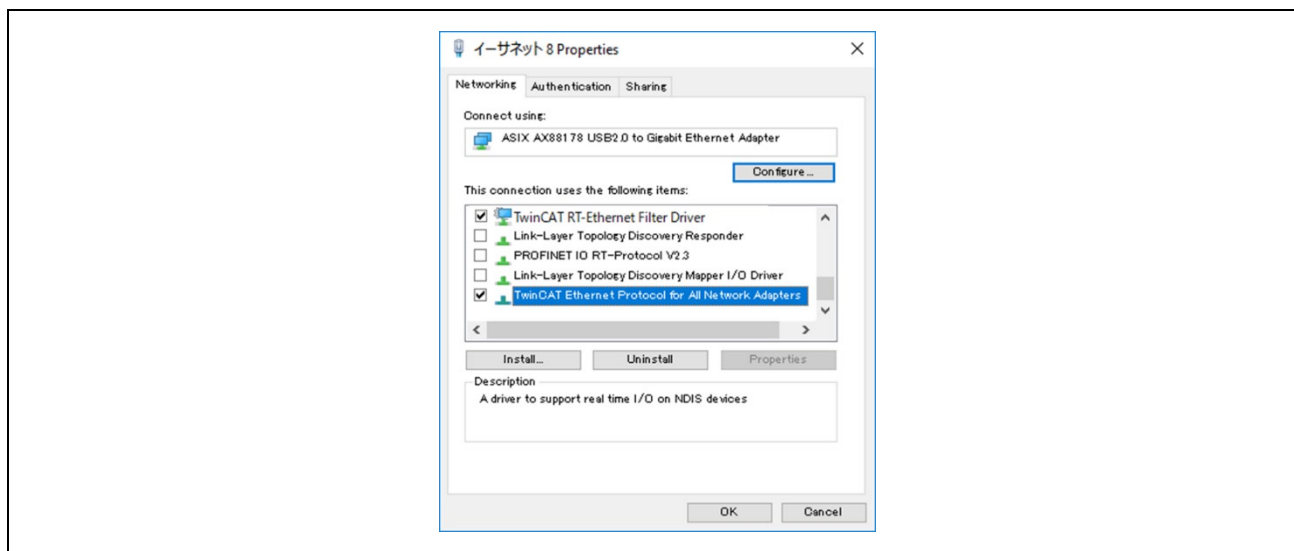


図 3-44 ネットワークアダプタ設定

[注意] ネットワークドライバの種類によっては、TwinCAT RT-Ethernet Filter Driver がインストールされない場合があります。この時は、**TwinCAT Ethernet Protocol for All Network Adapters** のみ有効にしてください。

-3. ESI ファイル

TwinCAT 3 を起動する前に ESI (EtherCAT Slave Information) ファイルを TwinCAT フォルダへ格納する必要があります。

ESI ファイルはサンプルプログラムの esi フォルダに格納されています。

Sample software	ESI file
03_ecat	03_ecat¥esi¥Renesas_RINmodule_03ecat.xml
10_multi_protocol	
13_ecat_http	
06_ecat_largesize	06_ecat_largesize ¥esi¥Renesas_RINmodule_06ecat.xml

[ESI 格納先フォルダ]

C:¥TwinCAT¥3.1¥Config¥Io¥EtherCAT

2. マスタ接続

EtherCAT マスタには、Beckhoff Automation 社製の TwinCAT を使用します。TwinCAT 接続の詳細は『ソフトウェア PLC 接続ガイド TwinCAT (R30AN0380JJ****)』を参照して下さい。

以下の手順に沿って TwinCAT を操作して、本サンプルアプリケーションとの接続、データ送受信の確認を行います。

- 1. タートメニューから [Beckhoff]→[TwinCAT3]→[TwinCAT XAE Shell] を選択して、TwinCAT を起動
- 2. [File]→[New]→[Project]を選択して [TwinCAT XAE Project]タイプの新規プロジェクトを作成
- 3. TwinCAT プロジェクトツリーにて [I/O]→[Devices]を右クリックして、[Scan]を選択

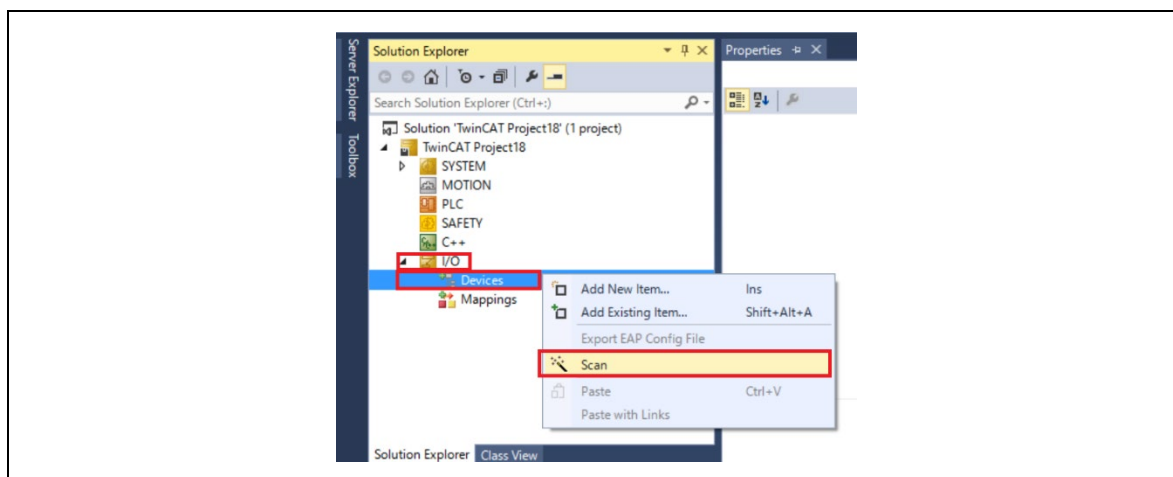


図 3-45 ネットワークスキャン

- 4. [HINT : Not all types of devices can be found automatically]ダイアログで[OK]を選択
[Init12¥IO:Set State...]ダイアログで[OK]を選択
- 5. EtherCAT モジュールが検出されると接続しているネットワークアダプタにチェック(☑) が付いた状態で表示されます。
- 6. [Scan for Boxes]ダイアログで[Yes]を選択
[Active Free Run]ダイアログで[Yes]を選択

- 7. [I/O]→[Devices]の下に[Device x]→[Box 1]が追加されていれば接続は完了です。

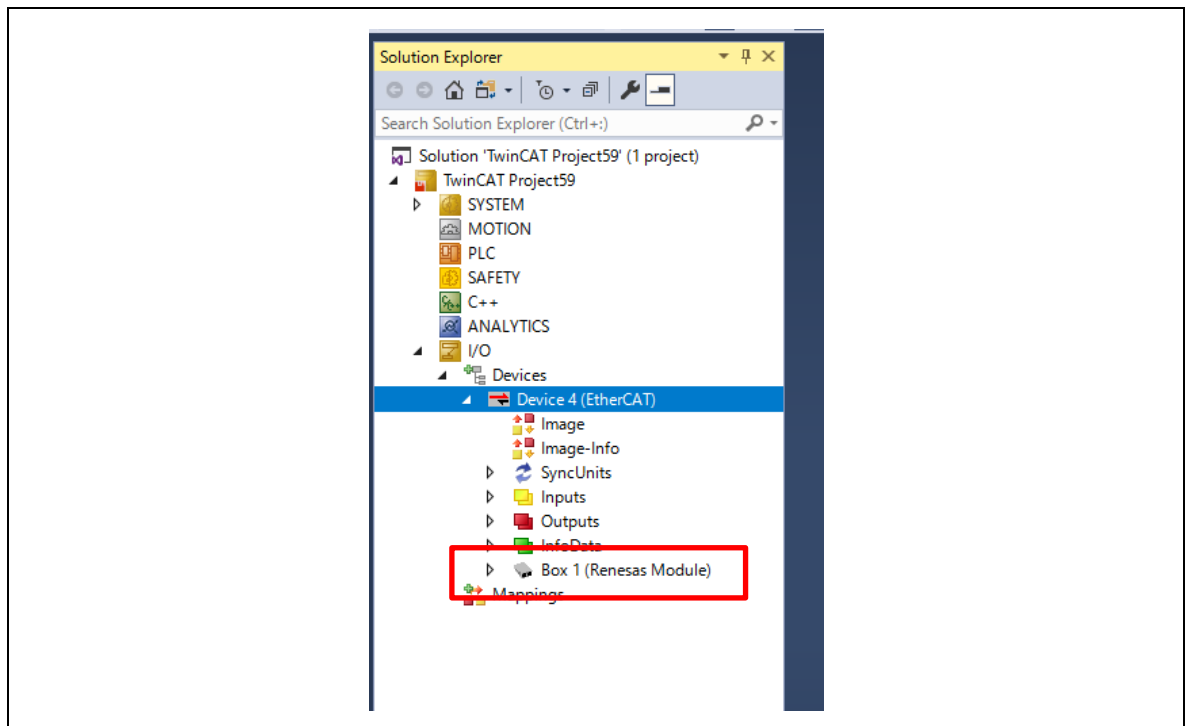


図 3-46 TwinCAT 接続

R-IN32M3 モジュールは、工場出荷状態では EEPROM に SII(Slave Information Interface)が書き込まれていないため、Box には "Box (PFFFFFFF RFFFFFFF)" が表示されます。この場合は『ソフトウェア PLC 接続ガイド TwinCAT (R30AN0380JJ****)』を参照し EEPROM に SII をプログラムさせてください。

- 8. サンプルアプリケーションのデータ通信を行います。
 サンプルソフトでは、アプリケーション例として2種類のデータ送受信アプリケーションを実装しています。
- **Remote-IO (LED/Switch)制御** : P-mod の LED 点灯制御および Switch 状態を送受信
 対象プロジェクト : 03_ecat, 06_ecat_largesize, (10_multi_protocol), 13_ecat_http
 - **Mirror 制御** : スキャナから受信したデータをミラーバック送信
 対象プロジェクト : 03_ecat, 06_ecat_largesize, (10_multi_protocol), 13_ecat_http
 - **Mirror 制御(RPC)** : スキャナから受信したデータをミラーバック送信
 対象プロジェクト : 06_ecat_largesize

これらのアプリケーションとして以下のように定義しています。

表 3-7 入出力アプリケーション

sample		Sample app.	Index [sub]	Size
06_ecat_large	03_ecat	LED Output	0x6200 [1]	1
		Mirror Data out 1-16	0x6201 [1]	16
		Switch Data Transmission	0x6000 [1]	1
		Mirror Data in 1-16	0x6001 [1]	16
	.	Mirror Data out (rpc) 1-31	0x6210 [1]	31
		Mirror Data out (rpc) 32-62	0x6210 [2]	31
		Mirror Data out (rpc) 63-93	0x6210 [3]	31
		Mirror Data in (rpc) 1-31	0x6010 [1]	31
		Mirror Data in (rpc) 32-62	0x6010 [2]	31
		Mirror Data in (rpc) 63-93	0x6010 [3]	31

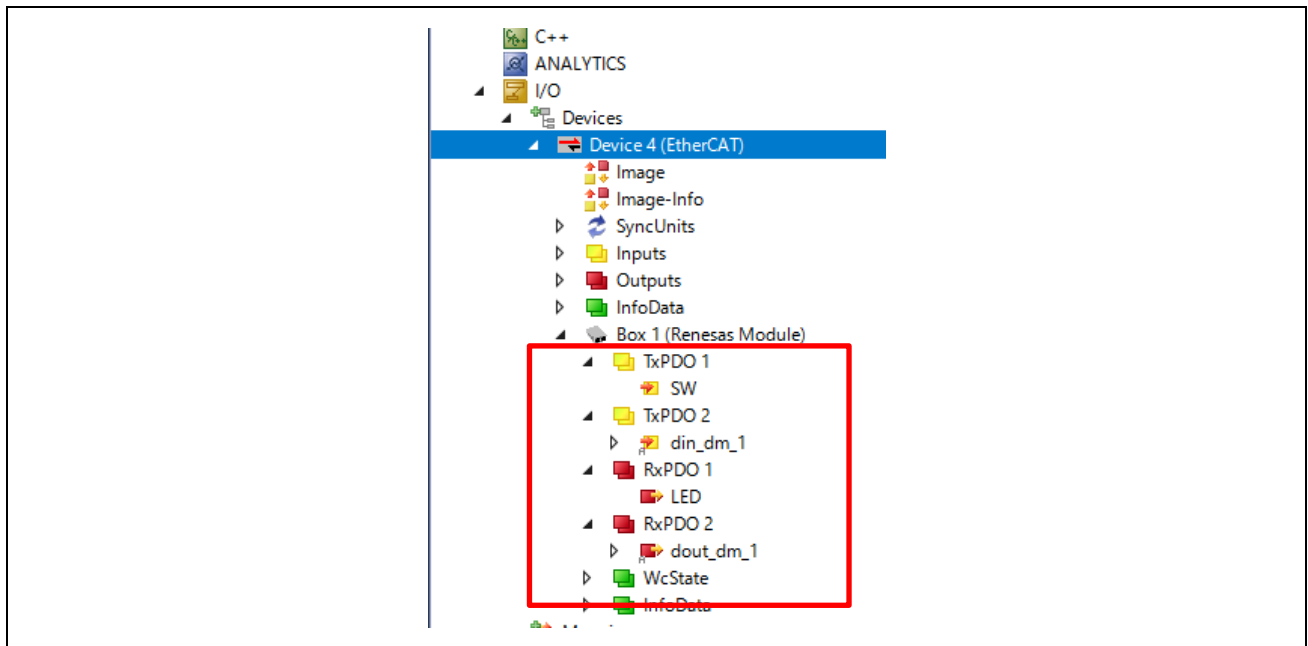


図 3-47 アプリケーション登録 (例 03_ecat)

Remote-IO (LED/Switch)制御

Switch には P-mod 接続したスイッチ状態に対応した Input Data、LED には P-mod 接続した LED に対応した Output Data が 1byte データとして登録されています。

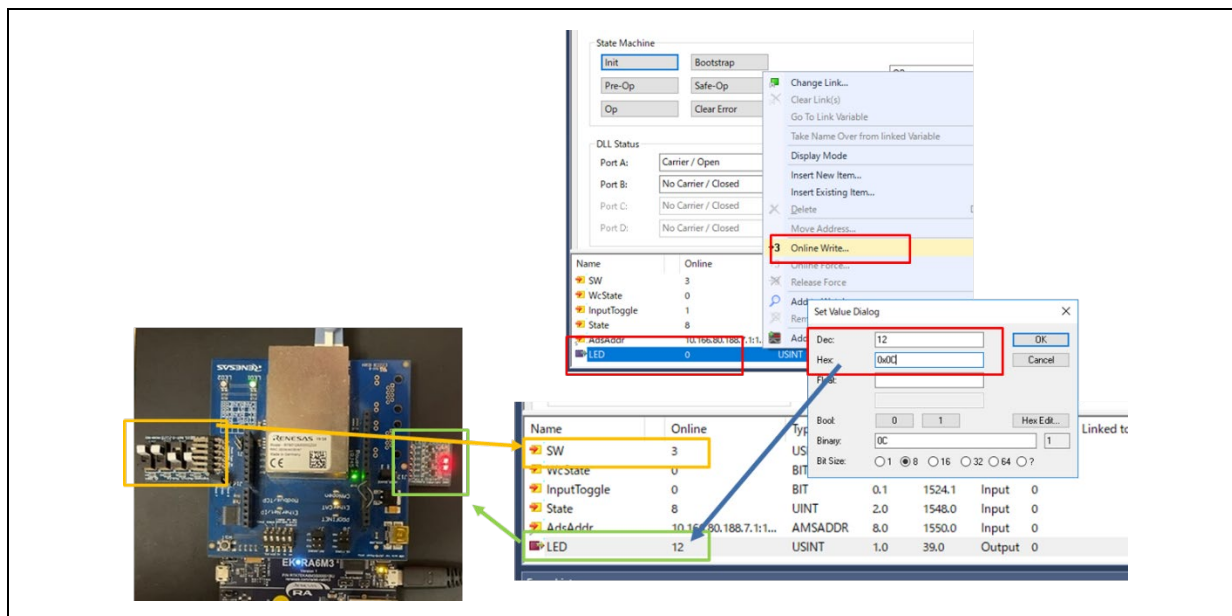


図 3-48 Remote-IO 制御 [EtherCAT]

Mirror 制御

Dout_dm_1 に入力した値をマスタから受信したモジュールが、マスタへミラーバックし din_dm_1 へ反映されます。

ここでは、03_ecat サンプルのミラー制御を例に示します。

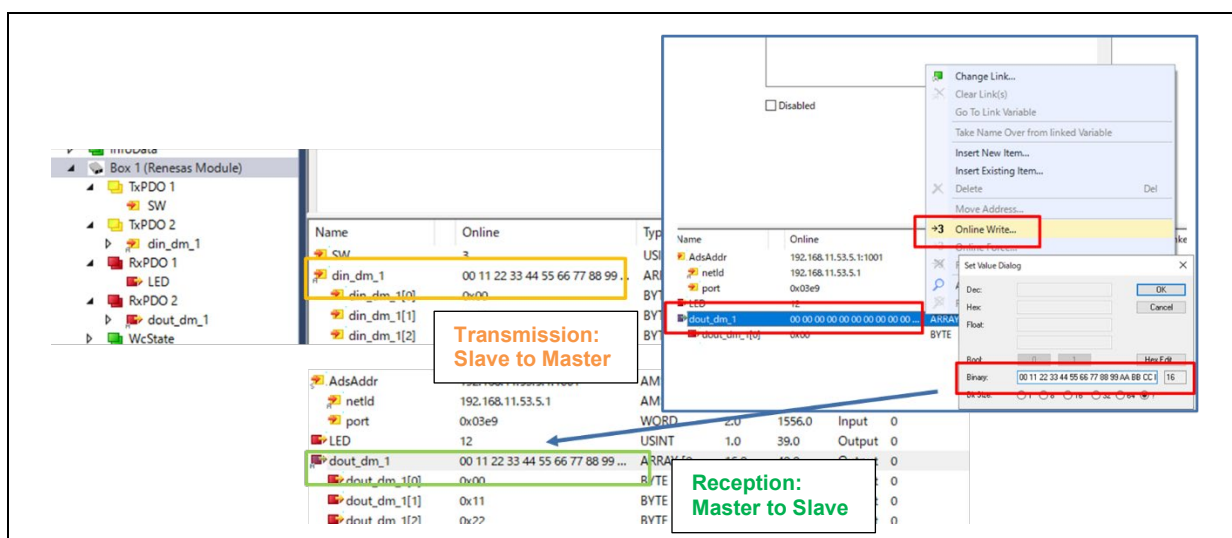


図 3-49 Mirror 制御 [EtherCAT]

3.4.4 Modbus TCP

Modbus TCP による Remote I/O サンプルアプリケーションに関しては、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Modbus TCP スタートアップマニュアル (R30AN0406JJ****)』を参照ください。

対象サンプルを表 3-8 に示します。

表 3-8 Modbus Sample software

Sample software	Overview
07_mbus_tcp_server	Modbus TCP サンプルアプリケーション

本サンプルアプリケーションを使用する際は、R-IN32M3 Module のファームウェアのバージョンを 2.1.0.0 以上にする必要があります。ファームウェアのアップデート方法は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照して下さい。

3.4.5 multi-protocol

multi-protocol(PROFINET, EtherNet/IP, EtherCAT, ModbusTCP)サンプルアプリケーションについて説明します。

対象サンプルを表 3-9 に示します。

表 3-9 multi-protocol Sample software

Sample software	Overview
10_multi_protocol	01_pnio, 02_eip, 03_ecat, 07_modbus 統合サンプル

本サンプルアプリケーションを使用する際は、R-IN32M3 Module のファームウェアのバージョンを 2.1.0.0 以上にする必要があります。ファームウェアのアップデート方法は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照して下さい。

1. 評価環境セットアップ

-1. 評価ボード準備

P-mode スイッチの値に応じて使用するプロトコルが実行されます。(参照: 2.2 章)

開発環境を構築し (参照:2.2, 3.3 章)、サンプルプロジェクトのビルド、およびプログラムダウンロードを実行します(3.3.5～3.3.6 章)。

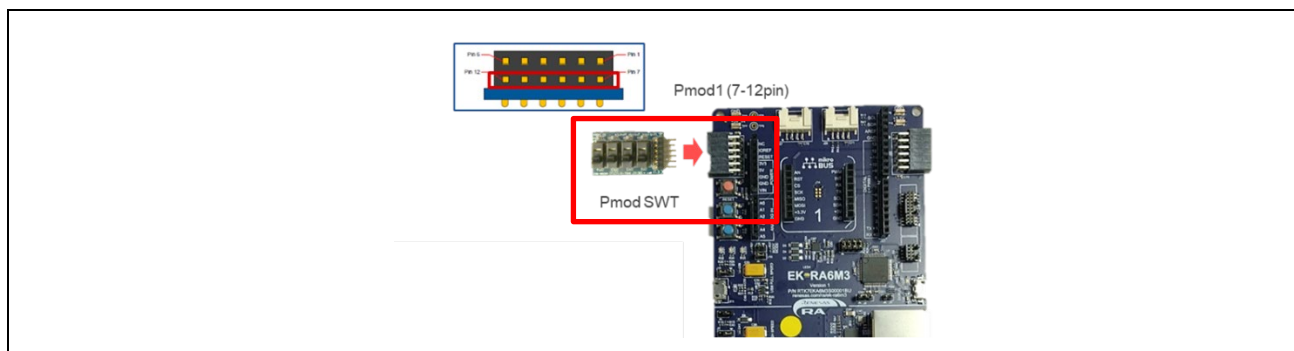


図 3-50 P-mod スイッチ multi-protocol selector

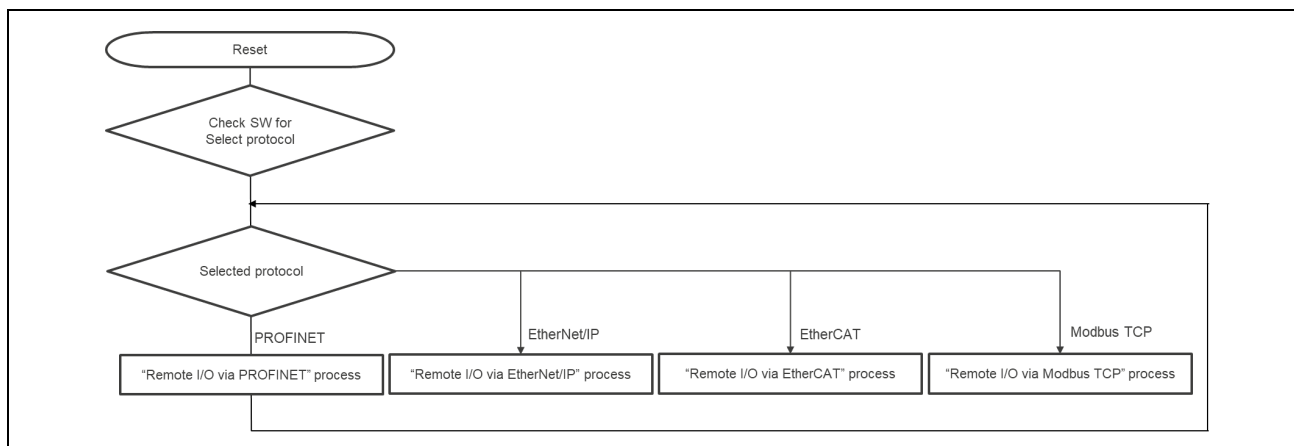


図 3-51 multi-protocol サンプルアプリケーションの流れ

Pmod SWT	プロトコル
on-off-off-off	PROFINET
off-on-off-off	EtherNet/IP
off-off-on-off	EtherCAT
off-off-off-on	Modbus TCP Server
others	PROFINET

PROFINET : Pmod SWT 設定 [on-off-off-off] など

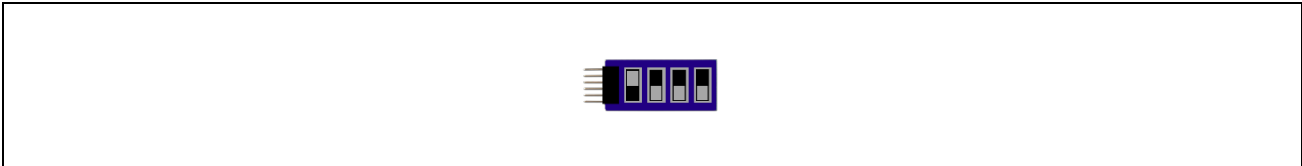


図 3-52 PROFINET

EtherNet/IP : Pmod SWT 設定 [off-on-off-off]

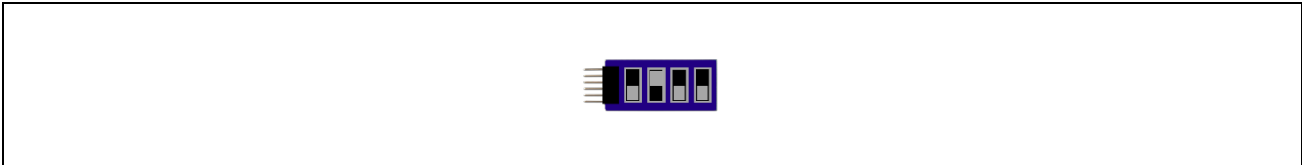


図 3-53 EtherNet/IP

EtherCAT : Pmod SWT 設定 [off-off-on-off]

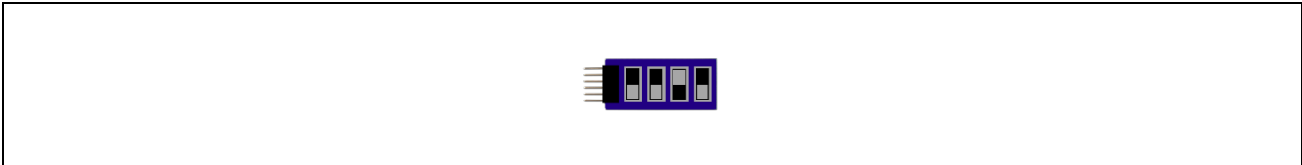


図 3-54 EtherCAT

Modbus TCP Server : Pmod SWT 設定 [off-off-off-on]

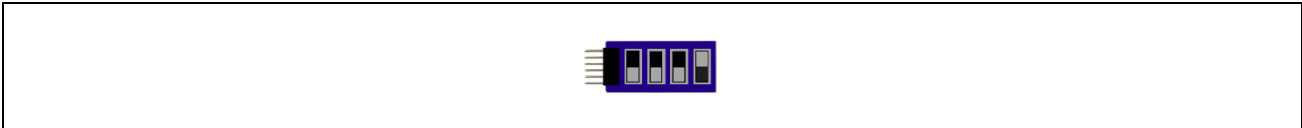


図 3-55 Modbus TCP Server

-2. ネットワークアダプタ設定

選択したプロトコルにあわせて各章のネットワークアダプタ設定の手順を参照してください。

Protocol	Refer
PROFINET	3.4.1 PROFINET
EtherNet/IP	3.4.2 EtherNet/IP
EtherCAT	3.4.3 EtherCAT
ModbusTCP	3.4.4 Modbus TCP

2. マスタ接続

選択したプロトコルにあわせて各章のマスタ接続の手順を参照してください。

Protocol	Refer
PROFINET	3.4.1 PROFINET
EtherNet/IP	3.4.2 EtherNet/IP
EtherCAT	3.4.3 EtherCAT
ModbusTCP	3.4.4 Modbus TCP

3.4.6 Web サーバ機能

Web サーバ機能に対応したのサンプルアプリケーションについて説明します。

web コンテンツは *index.html* にプロトコルステータス LED の状態を示すサンプルとなっています。これらの html データは *goal_http_fs.h* に記述されています。

対象サンプルを表 3-10 に示します。

表 3-10 Web Server Sample software

Sample software	Overview
11_pnio_http	01_pnio に web ブラウザ機能、ホストマイコン Firmware 更新機能の拡張サンプル
12_eip_http	02_eip に web ブラウザ機能、ホストマイコン Firmware 更新機能の拡張サンプル
13_ecat_http	03_ecat に web ブラウザ機能、ホストマイコン Firmware 更新機能の拡張サンプル

本サンプルアプリケーションを使用する際は、R-IN32M3 Module のファームウェアのバージョンを 2.1.0.0 以上にする必要があります。ファームウェアのアップデート方法は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照して下さい。

評価環境セットアップ

選択したプロトコルにあわせて各章の評価環境セットアップ手順を参照してください。

Protocol	Refer
PROFINET	3.4.1_PROFINET
EtherNet/IP	3.4.2_EtherNet/IP
EtherCAT	3.4.3_EtherCAT
ModbusTCP	3.4.4_Modbus TCP

Web ブラウザのアクセス手法を説明します。

PROFINET, EtherNet/IP

ここでは、以下の条件を例に説明します。

PC ネットワーク設定	[IP] 192.168.0.1 [MASK] 255.255.255.0
R-IN32M3 Module	[IP] 192.168.0.100 [MASK] 255.255.255.0

プログラムを実行中に web ブラウザに R-IN32M3 Module に指定している IP アドレス(192.168.0.100)を入力しアクセスすることで、サンプルとして用意されている web サーバが読み込まれます。

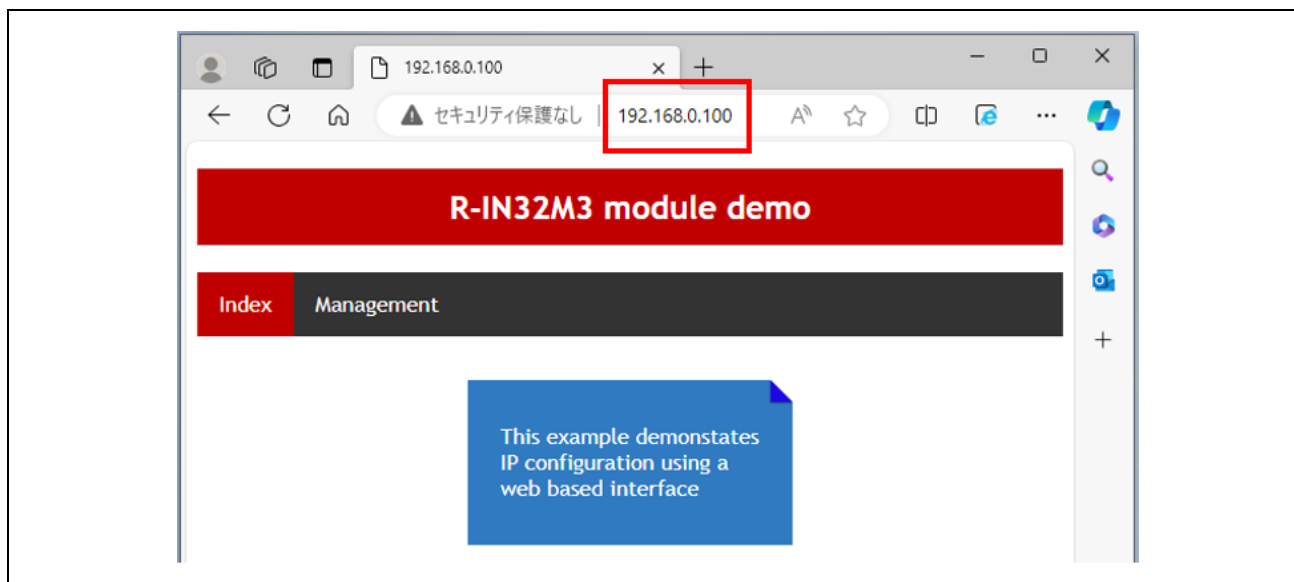


図 3-56 web ブラウザアクセス

EtherCAT

ここでは、以下の条件を例に説明します。

EtherCAT web サーバでは TwinCAT を利用し、以下の条件を例に説明します。

PC ネットワーク設定	[IP] 192.168.1.99 [MASK] 255.255.255.0
R-IN32M3 Module (EtherCAT EoE)	[IP] 192.168.1.100 [MASK] 255.255.255.0

-1. ネットワークアダプタ設定で TwinCAT Driver および 固定 IP を有効にします。

- ・ TwinCAT RT-Ethernet Filter Driver
- ・ TwinCAT Ethernet Protocol for All Network Adapters
- ・ インターネットプロトコルバージョン 4(TCP/IPv4)

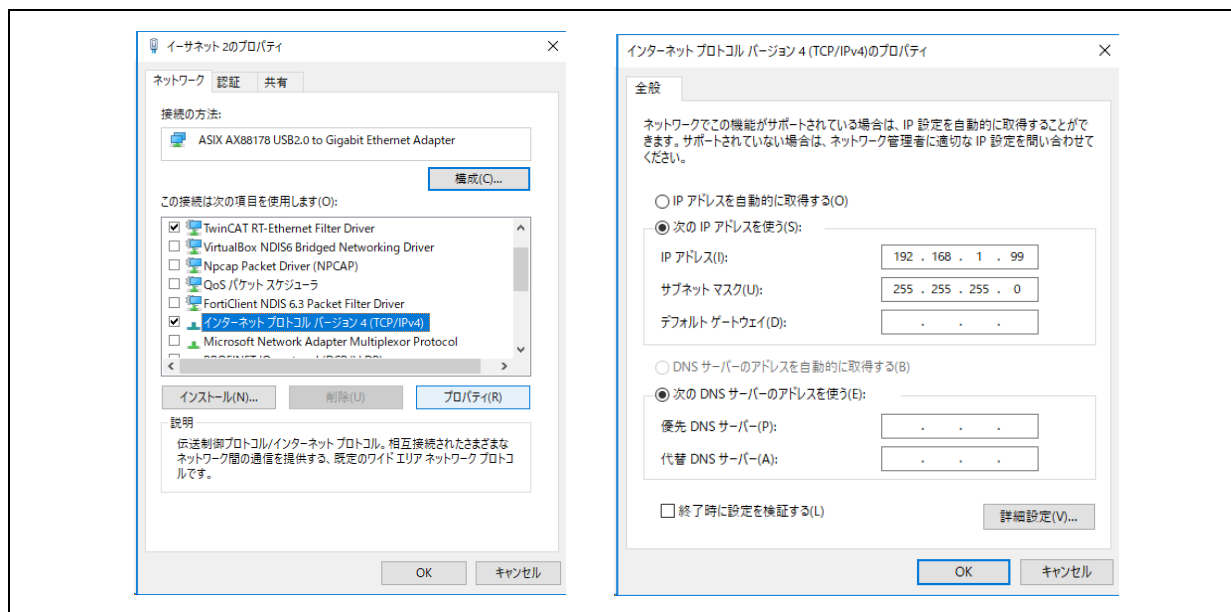


図 3-57 EtherCAT Web アクセスネットワーク設定

- 2. TwinCAT 接続し、OP の状態で以下を設定します。その他は初期値設定としてください。
TwinCAT 接続手順は、3.4.3 EtherCAT を参照してください。

Slave 選択 > EtherCAT タブ > Advanced Settings...

Mailbox > “EoE” 選択し、**IP Port** および **IP Address** を設定

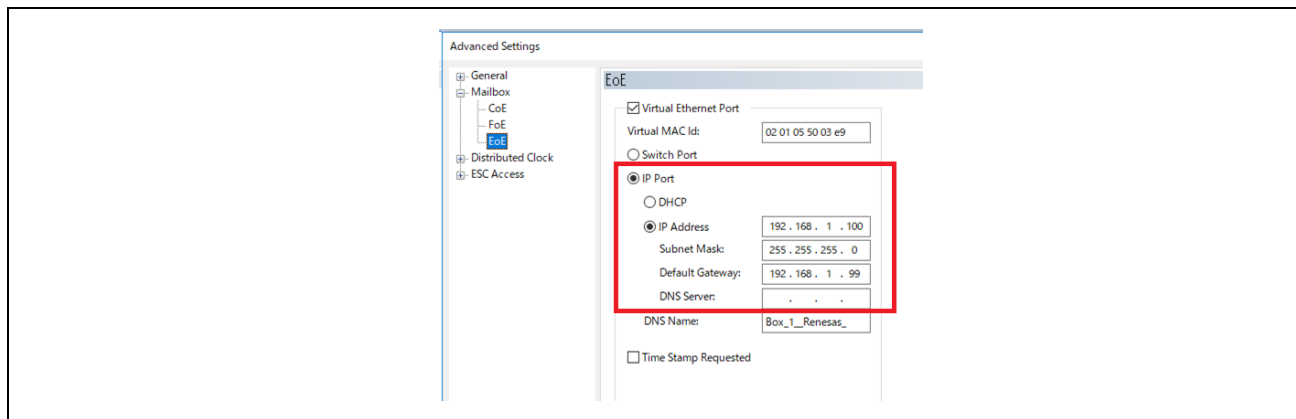


図 3-58 TwinCAT EoE 設定

- 3. Restart TwinCAT (Config Mode) を実行し、TwinCAT を再接続します。

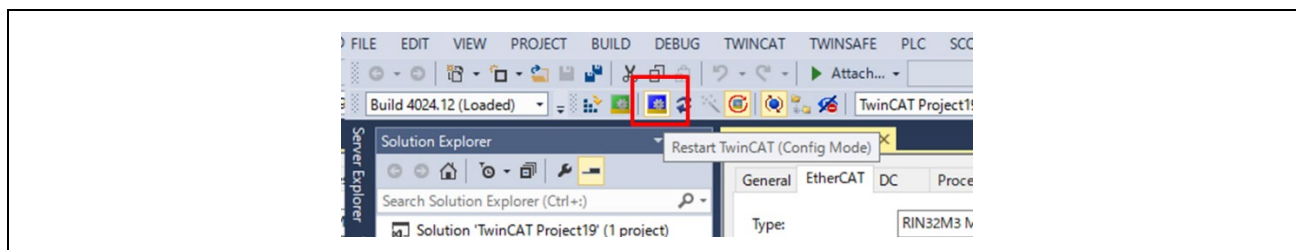


図 3-59 TwinCAT 再接続

- 4. web ブラウザに IP アドレス(192.168.1.100)を入力しアクセスすることで、サンプルとして用意されている web サーバが読み込まれます。

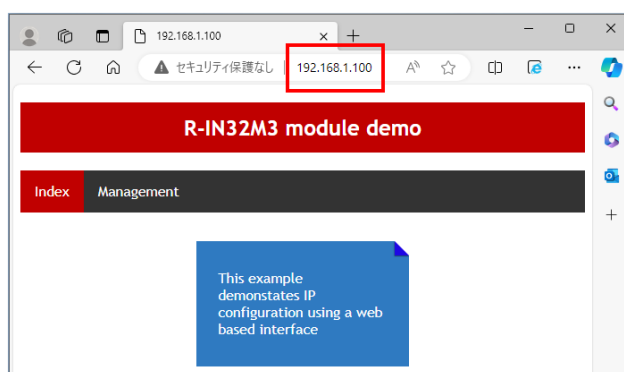


図 3-60 web ブラウザアクセス

3.5 アプリケーションインプリガイド

ユーザアプリケーションとして固有の実装を実装する際の手順について説明します。

サンプルソフトは、uGOAL ミドルウェアを備えており、その設計思想に基づいた構成となっています。uGOAL ではユーザアプリケーション固有の処理のために、appl_init()、appl_setup()、appl_loop()の関数が用意されており、uGOAL の初期フェーズで appl_init()と appl_setup()が実行され、その後のループフェーズで周期的に appl_loop()が実行される構成となっています。

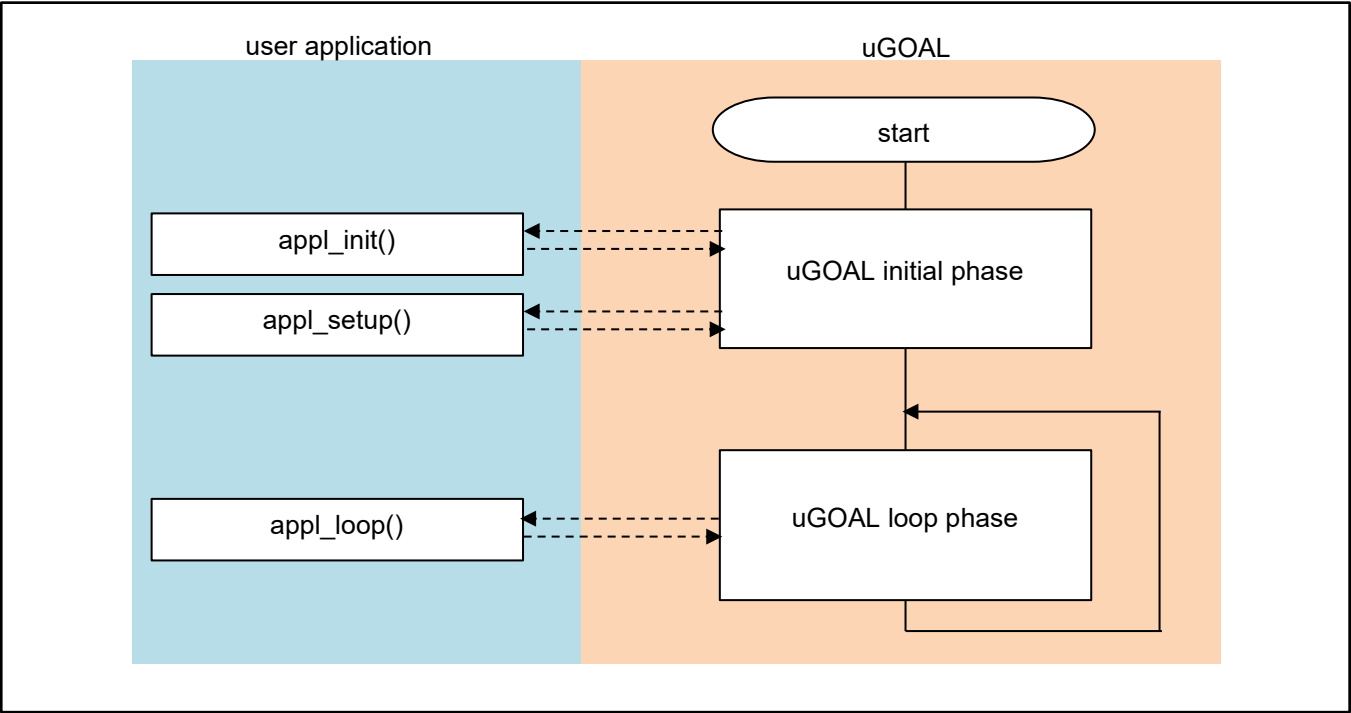


図 3-61 プログラム全体の流れ

ユーザアプリケーションの関数で行う固有処理の概要を以下に示します。また、これらは各サンプルアプリケーションのメインソースコードである goal_appl.c に定義されています。

表 3-11 ユーザアプリケーションと固有処理

ユーザアプリケーション	固有処理の概要
appl_init()	各プロトコルスタックの初期化、ボード依存のハードウェア初期化、といった uGOAL コア部分が初期化される前に行う初期化ステップを行います。
appl_setup()	ペンダ ID 設定等プロトコルスタック毎のプロファイル設定を行います。また、コールバック関数登録を行い、各プロトコルを介して R-IN32M3 Module からデータを受信します。
appl_loop()	ループ制御機能の実行を含む通常の操作を行います。

3.5.1 PROFINET

PROFINET による I/O ミラー応答サンプルアプリケーションにおけるユーザアプリケーション部分の実装について説明します。なお、各 API の詳細については、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照ください。

(1) appl_init

本関数には、uGOAL コアモジュール等が初期化される前に、アプリケーション固有の初期化ステップを含めます。uGOAL で PROFINET のサポートを有効にするには、最初に goal_pnioInit を呼び出して uGOAL の PROFINET スタックを uGOAL に登録する必要があるため、goal_pnioInit を含む各モジュールの初期化ルーチン呼び出します。

```
GOAL_STATUS_T appl_init(
    void
)
{
    GOAL_STATUS_T res;                /**< result */

    /* initialize ccm RPC interface */
    res = appl_ccmRpcInit();
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr( "Initialization of ccm RPC failed" );
    }

    res = goal_snmpInit();
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr( "Initialization of SNMP failed" );
    }

    /* initialize PROFINET */
    res = goal_pnioInit();
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr( "Initialization of PROFINET failed" );
    }

    . . .

    return res;
}
```

①

①uGOAL の各モジュールを初期化します。goal_pnioInit は appl_init から呼び出される必要があります。

(2) appl_setup

PROFINET のインスタンス生成などプロトコルにおける静的な設定を定義します。PROFINET のインスタンスは、goal_pnioNew で生成して使用可能な状態にします。スロットメモリの予約量や、どのベンダ ID を使用するかといった設定は、goal_pnioInit と goal_pnioNew の間に行う必要があります。これらの設定は、goal_pnioCfg から始まる API 群で設定します。goal_pnioNew の後は、スロットやモジュールの作成など、他の全ての API を使用することができます。

```
GOAL_STATUS_T appl_setup(
    void
)
{
    . . .

    res = goal_snmpNew(&pInstanceSnmp, APPL_SNMP_ID);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr("failed to create SNMP instance");
        return res;
    }

    /* set SNMP instance id for new PNIO instance */
    res = goal_pnioCfgSnmpIdSet(APPL_SNMP_ID);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr("failed to set SNMP instance id");
        return res;
    }

    . . .

    /* set identification of the slave (vendor name) */
    res = goal_pnioCfgVendorNameSet(APPL_PNIO_VENDOR_NAME);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr("failed to set vendor name");
        return res;
    }

    . . .

    /* create new PROFINET instance */
    res = goal_pnioNew(&pPnio, APPL_PNIO_ID, appl_pnioCb);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr("failed to create a new PROFINET instance");
        return res;
    }

    . . .
}
```

①

②

③

①SNMP のインスタンスを生成。

②プロトコルにおける静的な設定を定義。本サンプルでは、ベンダ ID やデバイス ID 等を設定します。

③PRFINET のインスタンスを生成およびメインコールバック (appl_pnioCb) の登録。メインコールバック関数には、プロトコルスタックから報告される状態に応じた処理を記述します。報告される状態については、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照してください。

```

goal_logInfo( "Initializing device structure" );

/* create subslots */
res = goal_pnioSubslotNew(pPnio, APPL_API, APPL_SLOT_1, APPL_SLOT_1_SUB_1, GOAL_PNIO_FLG_AUTO_GEN);
if (GOAL_RES_ERR(res)) {
    goal_logErr( "failed to add subslot" );
    return res;
}
. . .

/* create submodules */
res = goal_pnioSubmodNew(pPnio, APPL_MOD_1, APPL_MOD_1_SUB_1, GOAL_PNIO_MOD_TYPE_INPUT,
                        APPL_SIZE_1_SUB_1_IN, 0, GOAL_PNIO_FLG_AUTO_GEN);
if (GOAL_RES_ERR(res)) {
    goal_logErr( "failed to add submodule" );
    return res;
}
. . .

/* plug modules into slots */
res = goal_pnioSubmodPlug(pPnio, APPL_API, APPL_SLOT_1, APPL_SLOT_1_SUB_1,
                        APPL_MOD_1, APPL_MOD_1_SUB_1);
if (GOAL_RES_ERR(res)) {
    goal_logErr( "failed to plug submodule" );
    return res;
}
. . .

/* PROFINET configuration succesful */
goal_logInfo( "PROFINET ready" );

. . .

return res;
}

```

④

⑤

④サブスロットのインスタンスを生成。

⑤サブモジュールのインスタンスを生成し、サブスロットと関連付けします。

(3) appl_loop

uGOAL の初期化が終わった後のデータの処理を行います。

```

void appl_loop(
    void
)
{
    GOAL_STATUS_T res;                /* result */
    uint8_t iops;                    /* IO producer status */

    . . .

    if ((GOAL_TRUE == flgAppReady) && (plat_getElapseTime(tsTout) >= APPL_TIMEOUT_TRIGGER_VAL)) {
        /* read data from output module */
        res = goal_pnioDataOutputGet(pPnio, APPL_API, APPL_SLOT_4, APPL_SLOT_4_SUB_1, dataDm,
                                     APPL_SIZE_13_SUB_1_OUT, &iops);

        if (GOAL_RES_ERR(res)) {
            return;
        }
        /* copy data to input module */
        res = goal_pnioDataInputSet(pPnio, APPL_API, APPL_SLOT_3, APPL_SLOT_3_SUB_1, dataDm,
                                    APPL_SIZE_3_SUB_1_IN, GOAL_PNIO_IOXS_GOOD);

        if (GOAL_RES_ERR(res)) {
            return;
        }

        /* read data from output module */
        res = goal_pnioDataOutputGet(pPnio, APPL_API, APPL_SLOT_2, APPL_SLOT_2_SUB_1, dataDm,
                                     APPL_SIZE_11_SUB_1_OUT, &iops);

        if (GOAL_RES_ERR(res)) {
            return;
        }
        /* copy data to input module */
        res = goal_pnioDataInputSet(pPnio, APPL_API, APPL_SLOT_1, APPL_SLOT_1_SUB_1, dataDm,
                                    APPL_SIZE_1_SUB_1_IN, GOAL_PNIO_IOXS_GOOD);

        if (GOAL_RES_ERR(res)) {
            return;
        }

        /* update base timestamp */
        tsTout = goal_timerTsGet();
    }

    . . .
}

```

①

①受信データの格納とミラー応答による送信データの設定を一定間隔で行います。

3.5.2 EtherNet/IP

EtherNet/IP による I/O ミラー応答サンプルアプリケーションにおけるユーザアプリケーション部分の実装について説明します。なお、各 API の詳細については、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照ください。

(1) appl_init

uGOAL コアモジュール等が初期化される前に、アプリケーション固有の初期化ステップを含めます。uGOAL で EtherNet/IP のサポートを有効にするには、最初に goal_eiplnit を呼び出して uGOAL の EtherNet/IP スタックを uGOAL に登録する必要があるため、goal_eiplnit を含む各モジュールの初期化ルーチンを呼び出します。

```
GOAL_STATUS_T appl_init(  
    void  
)  
{  
    GOAL_STATUS_T res;                                /**< result */  
  
    /* initialize rpc wrappers */  
    res = appl_ccmRpcInit();  
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {  
        goal_logErr("Initialization of ccm RPC failed");  
    }  
  
    /* initialize EtherNet/IP */  
    res = goal_eiplnit();  
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {  
        goal_logErr("Initialization of EtherNet/IP failed");  
    }  
  
    . . .  
  
    return res;  
}
```

①

①uGOAL の各モジュールを初期化します。goal_eiplnit は appl_init から呼び出される必要があります。

(2) appl_setup

EtherNet/IP のインスタンス生成などプロトコルにおける静的な設定を定義します。Ethernet/IP のインスタンスは、goal_eipNew で生成して使用可能な状態にします。ベンダ ID 等の設定は、goal_eiplnit と goal_eipNew の間に行う必要があります。これらの設定は、goal_eipCfg から始まる API 群で設定します。goal_eipNew の後は、各種データにアクセス可能な状態となります。

```

GOAL_STATUS_T appl_setup(
    void
)
{
    ...

    /* for a real device the serial number should be unique per device */
    res = goal_eipCfgSerialNumSet(123456789);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr("failed to set Serial Number");
        return res;
    }
    ...

    res = goal_eipNew(&pHdlEip, 0, main_eipCallback);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr("failed to create eip instance %"FMT_x32, res);
        return res;
    }

    res = main_eipApplInit(pHdlEip);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr("failed to initialize assembly and attribute configuration");
        return res;
    }

    ...
}

```



①

②

③

①プロトコルにおける静的な設定を定義。本サンプルでは、ベンダ ID やプロダクトコード等を設定します。

②Ethernet/IP のインスタンスを生成。メインコールバック (main_eipCallback) の登録。コールバック関数では、プロトコルスタックから報告される状態に応じた処理を記述します。報告される状態については、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照してください。

③生成した Ethernet/IP インスタンスを CIP オブジェクトに設定。

(3) appl_loop

uGOAL の初期化が終わった後のデータの処理を行います。

```
void appl_loop(  
    void  
)  
{  
    GOAL_STATUS_T res;                /* result */  
  
    . . .  
  
    if ((GOAL_TRUE == flgAppReady) && (plat_getElapseTime(tsTout) >= APPL_TIMEOUT_TRIGGER_VAL)) {  
        /* get output data */  
        res = goal_eipAssemblyObjectRead(pHdlEip, GOAL_APP_ASM_ID_OUTPUT, &outputData[0],  
                                           GOAL_APP_ASM_SIZE_OUTPUT);  
  
        /* mirror output data to input data */  
        if (GOAL_RES_OK(res)) {  
            GOAL_MEMCPY(&inputData[0], &outputData[0], GOAL_APP_ASM_SIZE_INPUT);  
  
            /* store input data */  
            res = goal_eipAssemblyObjectWrite(pHdlEip, GOAL_APP_ASM_ID_INPUT, &inputData[0],  
                                               GOAL_APP_ASM_SIZE_INPUT);  
        }  
  
        /* update base timestamp */  
        tsTout = goal_timerTsGet();  
    }  
}
```

①

①受信データの格納とミラー応答による送信データの設定を一定間隔で行います。

3.5.3 EtherCAT

EtherCAT による I/O ミラー応答サンプルアプリケーションにおけるユーザアプリケーション部分の実装について説明します。なお、各 API の詳細については、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照ください。

(1) appl_init

uGOAL コアモジュール等が初期化される前に、アプリケーション固有の初期化ステップを含めます。uGOAL で EtherCAT のサポートを有効にするには、最初に goal_ecatInit を呼び出して uGOAL の EtherCAT スタックを uGOAL に登録する必要があるため、goal_ecatInit を含む各モジュールの初期化ルーチン呼び出します。

```
GOAL_STATUS_T appl_init(  
    void  
)  
{  
    GOAL_STATUS_T res;                                /**< result */  
  
    /* initialize ccm RPC interface */  
    res = appl_ccmRpcInit();  
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {  
        goal_logErr("Initialization of ccm RPC failed");  
    }  
  
    /* initialize EtherCAT */  
    res = goal_ecatInit();  
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {  
        goal_logErr("Initialization of EtherCAT failed");  
    }  
  
    return res;  
}
```

①

①uGOAL の各モジュールを初期化します。goal_ecatInit は appl_init から呼び出される必要があります。

(2) appl_setup

EtherCAT のインスタンス生成などプロトコルにおける設定を定義します。EtherCAT のインスタンスは、goal_ecatNew で生成して使用可能な状態にします。また、必要に応じて goal_ecatCfg から始まる API 群で、インスタンス生成前に EtherCAT プロトコルの設定を行う必要があります。インスタンス生成後、必要なオブジェクトディクショナリを生成し、初期値を設定します。

```

GOAL_STATUS_T appl_setup(
    void
)
{
    . . .

    /* enable CoE emergency */
    res = goal_ecatCfgEmergencyOn(GOAL_TRUE);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr(“failed to enable CoE Emergency support”);
        return res;
    }
    . . .

#if APPL_ECAT_SII_INIT == 1
    goal_logInfo(“initializing EtherCAT SSI data”);

    res = appl_ccmCfgSsiVendorId(
        &__03_ecat_slave_eeprom_bin[0],      /* data buffer */
        __03_ecat_slave_eeprom_bin_len,      /* data buffer length */
        APPL_ECAT_VENDOR_ID);
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr(“failed to configure EEPROM ssi vendor id”);
    }
    . . .

    /* configure SII in EEPROM before creating the EtherCAT instance */
    res = appl_ccmEcacSsiUpdate(
        &__03_ecat_slave_eeprom_bin[0],      /* data buffer */
        __03_ecat_slave_eeprom_bin_len,      /* data buffer length */
        GOAL_FALSE);                          /* always overwrite ssi data */
    if (GOAL_RES_ERR(res)) {
        goal_logErr(“failed to configure EEPROM ssi data”);
    }
#endif
}

```

①

②

①EtherCAT プロトコルの設定を行っています。goal_ecatNew でインスタンスを生成する前に実施する必要があります。

②SII の初期化を実施します。（デフォルトでは無効）

```

res = goal_ecatNew(&pHdlEcat, GOAL_ECAT_INSTANCE_DEFAULT, appl_ecatCallback);
if (GOAL_RES_ERR(res)) {
    goal_logErr("failed to create a new EtherCAT instance");
    return res;
}

res = appl_ecatCreateObjects(pHdlEcat);
if (GOAL_RES_ERR(res)) {
    goal_logErr("failed to initialize object dictionary");
    return res;
}

/* set settings for ccm firmware update via FoE */
res = appl_ccmFoeUpdateSettings(
    "ccm.efw",          /* filename beginning */
    0,                  /* 0 -> match all characters */
    0,                  /* password */
    GOAL_TRUE);         /* only update in ESM state bootstrap */
if (GOAL_RES_ERR(res)) {
    goal_logErr("failed to configure FoE firmware update of CC");
    return res;
}

...

#if GOAL_CONFIG_MEDIA_MA_EVENT == 1
/* open GPIO ma */
if (GOAL_RES_OK(res)) {
    res = goal_maEventOpen(GOAL_ID_DEFAULT, &pHdlMaEvent, GOAL_TRUE, appl_gpioDcEvent);
    if (GOAL_RES_OK(res)) {
        goal_logInfo("event generation enabled");
    }
}
#endif

...

return res;
}

```

③

④

⑤

⑥

③EtherCAT のインスタンスを生成し、メインコールバック (main_ecatCallback) の登録をします。コールバック関数では、プロトコルスタックから報告される状態に応じた処理を記述します。報告される状態については、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照してください。

④各オブジェクトディクショナリ (OD) を生成します。goal_ecatdynOdObjAdd 等を使用して OD を追加しますが、最後に goal_ecatdynOdFinish で OD 生成の終了をします。

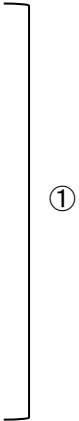
⑤FoE を使用したファームウェアアップデートの設定を行っています。

⑥EtherCAT Explicit Device ID 設定用のモジュールの初期化します。EtherCAT Explicit Device ID を設定する際は、別途 Pmod SWT が必要です。詳細は 2.4 を参照してください。

(3) appl_loop

uGOAL の初期化が終わった後のデータの処理を行います。

```
void appl_loop(  
    void  
)  
{  
    . . .  
  
    if ((GOAL_TRUE == flgAppReady) && (plat_getElapsedTime(tsTout) >= APPL_TIMEOUT_TRIGGER_VAL)) {  
        /* map process data */  
        read_state8_input1 = write_state8_output1;  
        read_state8_input2 = write_state8_output2;  
  
        read_analog16_input1 = write_analog16_output1;  
        read_analog16_input2 = write_analog16_output2;  
  
        /* process cyclic process data */  
        appl_obj_200d = cntDC0Event;  
        appl_obj_200e = cntDC1Event;  
  
        /* update base timestamp */  
        tsTout = goal_timerTsGet();  
    }  
  
    . . .  
}
```



①受信データの格納とミラー応答による送信データの設定を一定間隔で行います。

4. Appendix

4.1 uGOAL API

ホストマイコンは、uGOAL が提供する R-IN32M3 Module を制御するための API 関数を介して、R-IN32M3 Module と通信します。API はプロトコル毎に分類されており、詳細は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R17US0002JJ****)』を参照ください。

4.2 ロギング

デバッグ用途を目的としたログメッセージを出力することができます。

シリアル通信を介して、PC ターミナルソフト(TeraTerm 等)にログメッセージを出力する手順を以下に示します。

下記のコンパイルマクロを変更することで有効になります。サンプルアプリケーションでは、デフォルト無効となっています。

表 4-1 ログメッセージ出力方法とコンパイルマクロ

出力	コンパイルマクロ	デフォルト値
1	CONFIG_UGOAL_LOGGING	0

以降でそれぞれの出力方法について説明します。

4.2.1 TeraTerm での確認

サンプルソフトのログメッセージが、UART ドライバを介して本ボードの Arduino IF 上の UART 通信ラインに送信されます。USB-UART コンバータケーブル(*)を用いて PC と本ボードに接続された R-IN32M3 Module 搭載アダプタボードを接続することで、TeraTerm 上でログメッセージを確認することができます。なお、R-IN32M3 Module のログメッセージは、TeraTerm に出力されません。

以下に手順を示します。

(*) “TTL-232R-RPI”などの USB-UART コンバータケーブルを別途ご用意ください。

(1) USB-UART コンバータケーブル(*)を用いて R-IN32M3 Module 搭載アダプタボードと PC を接続します。

- R-IN32M3 Module 搭載アダプタボードの J10 にて、Pin1 に USB-UART コンバータケーブルの TX を接続
- R-IN32M3 Module 搭載アダプタボードの J10 にて、Pin2 に USB-UART コンバータケーブルの RX を接続
- R-IN32M3 Module 搭載アダプタボードの J6 にて、Pin7 に USB-UART コンバータケーブルの GND を接続

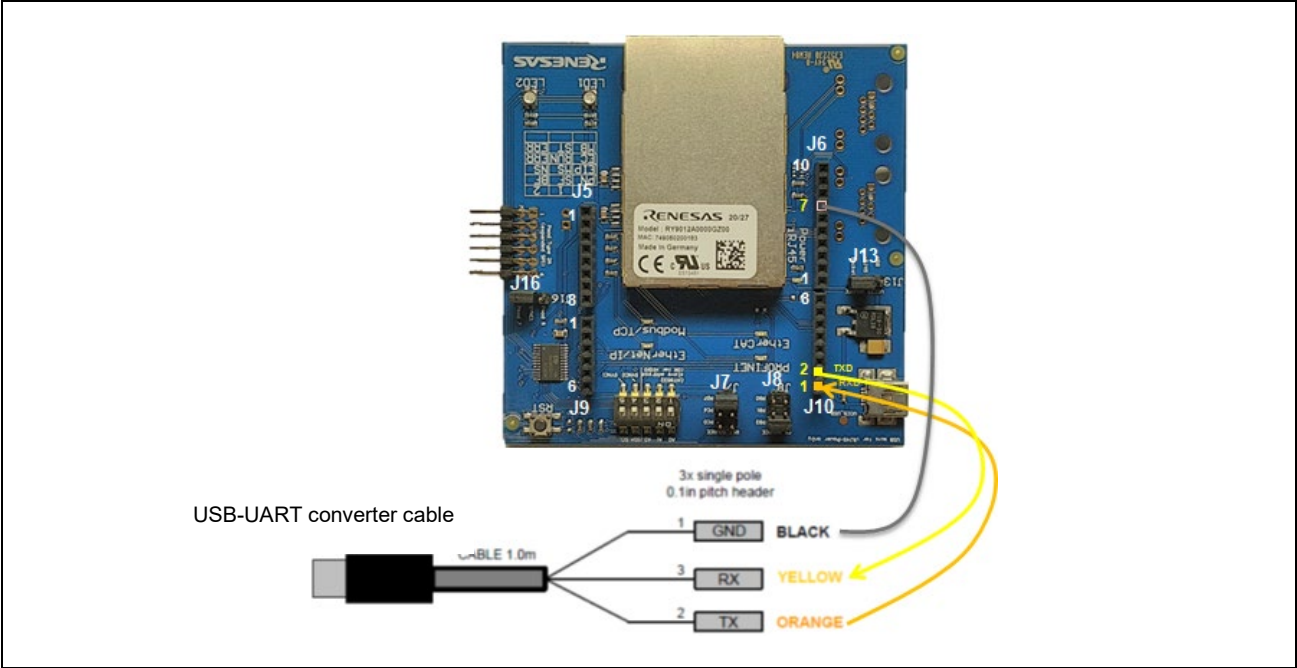


図 4-1 本ボードと USB-UART コンバータケーブルの接続図

(2) PC にて TeraTerm を起動して、シリアル設定を行います。

Speed	115200
Data	8 bits
Parity	none
Stop bit	1 bit
Flow control	none

(3) サンプルアプリケーション毎のフォルダの中の goal_config.h にて、“CONFIG_UGOAL_LOGGING”マクロの値を 0(デフォルト)→1 に変更します。

例)

ファイル: ¥app¥ugoa¥01_pnio¥goal_config.h

```
#define CONFIG_UGOAL_LOGGING (0)
```

(4) 3.3.5～3.3.6 章を参考に、該当プロジェクトをビルドしてサンプルアプリケーションを実行します。

(5) 3.4 章を例に Management tool を操作して、本サンプルアプリケーションとの接続、並びに、サイクリック通信を行います。

これにより、TeraTerm には以下の様なログメッセージが表示されます。

```
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/wrapper/pnio/goal_pnio_rpc_ac.c:286 auto data mapper for APDU is disabled
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/wrapper/pnio/goal_pnio_rpc_ac.c:360 PROFINET Application Core successfully started
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/appl/ugoal/01_pnio/goal_appl.c:281 Initializing device structure
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Write to CC part added at pos: 0, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Read from CC part added at pos: 0, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Write to CC part added at pos: 1, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Read from CC part added at pos: 1, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Write to CC part added at pos: 2, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Read from CC part added at pos: 2, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Write to CC part added at pos: 3, len: 2
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Read from CC part added at pos: 3, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Write to CC part added at pos: 5, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Read from CC part added at pos: 4, len: 2
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Write to CC part added at pos: 6, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_dm.c:296 in Read from CC part added at pos: 6, len: 1
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/appl/ugoal/01_pnio/goal_appl.c:498 PROFINET ready
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/appl/ugoal/01_pnio/goal_appl.c:500 Configuring DD
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/appl/ugoal/01_pnio/goal_appl.c:524 DD ready
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/rpc/goal_media/goal_mi_mctc.c:525 local setup done
[INF] C:/Work/ws/XXXX_CCM_V/ugoal/ugoal.c:307 HEAP utilization: 8720/11520 (75%).
```

図 4-2 TeraTerm 上でのログメッセージ

4.3 IP アドレス設定

R-IN32M3 Module の IP アドレス設定について説明します。

R-IN32M3 Module の IP アドレスは、起動時に内部の不揮発性メモリに保存された GOAL_ID_NET (12) 設定に従い設定されますが、ホスト CPU から IP アドレスを設定する *goal_maNetIpSet()* を呼び出して設定することも可能です。

本サンプルの "01_pnio"、"02_eip"、"04_pnio_large"、"05_eip_large" のサンプルアプリケーションでは、デフォルト設定では、内部に保存された設定を元に IP アドレスが設定されるようになっており (Configured IP)、プログラム内に "GOAL_CONFIG_STATIC_IP" マクロを 1 に定義することでホストマイコンから任意の IP アドレス (Static IP) を設定することができます。

表 4-2 IP Configuration (GOAL_ID_NET)

Variable Name	Variable ID	Type	Max. Size	Description
IP	0	GOAL_CM_IPV4	4	IP address of first interface
NETMASK	1	GOAL_CM_IPV4	4	NETMASK of first interface
GW	2	GOAL_CM_IPV4	4	GATEWAY of first interface
VALID	3	GOAL_CM_UINT8	1	Validity of IP address: 0, Stored IP address is not valid, interface settings originate from network stack of system 1, Stored IP address is valid, will be applied to interface at start of device
DHCP_ENABLED	4	GOAL_CM_UINT8	1	DHCP enable: 0, DHCP disabled 1, DHCP enabled

不揮発性メモリに保存された IP アドレス設定を有効とするためには、VALID = 1 となっている必要がありますのでご注意ください。*goal_maNetIpSet()* を実行すると IP、NETMASK および GW 設定は不揮発性メモリにも保存されますが、VALID 設定については最後の引数 *flgTemp* で保存するかどうか指定することができます。(GOAL_FALSE : VALID 設定を更新、GOAL_TRUE : VALID 設定は更新せず)

```

1. GOAL_STATUS_T goal_maNetIpSet(
2.     GOAL_MA_NET_T *pNetHdl,           /**< pointer to store NET handler */
3.     uint32_t addrIp,                   /**< IP address */
4.     uint32_t addrMask,                 /**< subnet mask */
5.     uint32_t addrGw,                   /**< gateway */
6.     GOAL_BOOL_T flgTemp                /**< temporary IP config flag */
7. );

```

また、DHCP を有効とする場合は、GOAL_ID_NET (12) の DHCP_ENABLED を 1 に設定するか、EtherNet/IP の場合は、*goal_eipCfgDhcpOn()* を呼び出します。02_eip サンプルでは、プログラム内に "GOAL_CONFIG_ENABLE_DHCP" マクロを 1 で定義することで、DHCP が有効になります。

表 4-3 に IP アドレスの設定方法の一覧を示します。

表 4-3 IP address setting list

Methods	Descriptions
Configured IP	・ R-IN32M3 Module 内の不揮発性メモリに保持された値を使用します。 ・ Management Tool を使って値の変更が可能です。詳細は、『R-IN32M3 Module (RY9012A0) Management Tool 操作ガイド (R30AN0390JJ****)』を参照してください。 ・ 本サンプルの"01_pnio"、"02_eip"、"04_pnio_large"、"05_eip_large"のサンプルアプリケーションのデフォルト設定は、この方法になります。
Static IP	・ 主に評価用に用いられます。 ・ 変更した値は R-IN32M3 Module 内の不揮発性メモリに保持されます。 ・ 本サンプルの"01_pnio"、"02_eip"、"04_pnio_large"、"05_eip_large"のサンプルアプリケーションで値の変更が可能です。プログラム内に"GOAL_CONFIG_STATIC_IP"マクロを 1 で定義することで、任意の IP アドレス設定が可能になります。
DHCP	・ Management Tool を使って DHCP の有効無効の変更が可能です。 ・ 本サンプルの"02_eip"と"05_eip_large"サンプルでも DHCP の変更が可能で、デフォルト設定は無効です。プログラム内に"GOAL_CONFIG_ENABLE_DHCP"マクロを 1 で定義することで、DHCP が有効になります。 ・ DHCP が有効、且つ、DHCP サーバがネットワーク上に無い場合は、R-IN32M3 Module 内の不揮発性メモリに保持された値を使用します。

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		章	ポイント
1.00	2021/10/15	—	新規作成
1.01	2022/1/11	3.4	Remote I/O サンプルアプリケーションに関する説明を追加
		3.4.4	Modbus TCP サンプルアプリケーションに関する説明を追加
1.02	2022/8/5	3.4.6	web サーバ機能サンプルに関する説明を追加
1.03	2023/5/31	3.4	サンプルプログラム更新に伴う説明見直し
1.04	2023/12/15	3.4.2	RPC 通信の記載追加
		3.4.1	図 3-24 差し替え、説明を追記
		1.2.1	表 1-1 を更新
		関連文書	ユーザ実装ガイド、接続ガイド TwinCAT を追記
		3.4.6	図 3-56 更新

商標

- * Arm および Cortex は、Arm Limited（またはその子会社）の EU またはその他の国における登録商標です。
- * Ethernet およびイーサネットは、富士ゼロックス株式会社の登録商標です。
- * EtherCAT は、ドイツ Beckhoff Automation GmbH によりライセンスされた特許取得済み技術であり登録商標です。
- * Ethernet/IP は、ODVA, Inc.の商標です。
- * PROFINET は、PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. (PNO) の登録商標です。
- * Modbus は、Schneider Electric SA の登録商標です。
- * その他、本資料中の製品名やサービス名は全てそれぞれの所有者に属する商標または登録商標です。

製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本ドキュメントおよびテクニカルアップデートを参照してください。

1. 静電気対策

CMOS 製品の取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。CMOS 製品は強い静電気によってゲート絶縁破壊を生じることがあります。運搬や保存の際には、当社が出荷梱包に使用している導電性のトレーやマガジンケース、導電性の緩衝材、金属ケースなどを利用し、組み立て工程にはアースを施してください。プラスチック板上に放置したり、端子を触ったりしないでください。また、CMOS 製品を実装したボードについても同様の扱いをしてください。

2. 電源投入時の処置

電源投入時は、製品の状態は不定です。電源投入時には、LSI の内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

3. 電源オフ時における入力信号

当該製品の電源がオフ状態のときに、入力信号や入出力プルアップ電源を入れないでください。入力信号や入出力プルアップ電源からの電流注入により、誤動作を引き起こしたり、異常電流が流れ内部素子を劣化させたりする場合があります。資料中に「電源オフ時における入力信号」についての記載のある製品は、その内容を守ってください。

4. 未使用端子の処理

未使用端子は、「未使用端子の処理」に従って処理してください。CMOS 製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI 周辺のノイズが印加され、LSI 内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。

5. クロックについて

リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

6. 入力端子の印加波形

入力ノイズや反射波による波形歪みは誤動作の原因になりますので注意してください。CMOS 製品の入力がノイズなどに起因して、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域にとどまるような場合は、誤動作を引き起こす恐れがあります。入力レベルが固定の場合はもちろん、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域を通過する遷移期間中にチャタリングノイズなどが入らないように使用してください。

7. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

リザーブアドレス（予約領域）のアクセスを禁止します。アドレス領域には、将来の拡張機能用に割り付けられている リザーブアドレス（予約領域）があります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

8. 製品間の相違について

型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。同じグループのマイコンでも型名が違うと、フラッシュメモリ、レイアウトパターンの相違などにより、電気的特性の範囲で、特性値、動作マージン、ノイズ耐量、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。型名が違う製品に変更する場合は、個々の製品ごとにシステム評価試験を実施してください。

ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器・システムの設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因して生じた損害（お客様または第三者いずれに生じた損害も含みます。以下同じです。）に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 当社製品、本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
4. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、リバースエンジニアリング、その他、不適切に使用しないでください。かかる改造、改変、複製、リバースエンジニアリング等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。

標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等

高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通管制（信号）、大規模通信機器、金融端末基幹システム、各種安全制御装置等

当社製品は、データシート等により高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（宇宙機器と、海底中継器、原子力制御システム、航空機制御システム、プラント基幹システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、これらの用途に使用することは想定していません。たとえ、当社が想定していない用途に当社製品を使用したことにより損害が生じても、当社は一切その責任を負いません。

6. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は、データシート等において高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、耐放射線設計を行っておりません。仮に当社製品の故障または誤動作が生じた場合であっても、人身事故、火災事故その他社会的損害等を生じさせないよう、お客様の責任において、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、お客様の機器・システムとしての出荷保証を行ってください。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様の機器・システムとしての安全検証をお客様の責任で行ってください。
8. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
9. 当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
10. お客様が当社製品を第三者に転売等される場合には、事前に当該第三者に対して、本ご注意書き記載の諸条件を通知する責任を負うものいたします。
11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。
12. 本資料に記載されている内容または当社製品についてご不明な点がございましたら、当社の営業担当者までお問合せください。

注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社が直接的、間接的に支配する会社をいいます。

注 2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。

(Rev.4.0-1 2017.11)

本社所在地

〒135-0061 東京都江東区豊洲 3-2-24（豊洲フォレシア）

www.renesas.com

お問合せ窓口

弊社の製品や技術、ドキュメントの最新情報、最寄の営業お問合せ窓口に関する情報などは、弊社ウェブサイトをご覧ください。

www.renesas.com/contact/

商標について

ルネサスおよびルネサスロゴはルネサス エレクトロニクス株式会社の商標です。すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。