

# R-IN32M3 シリーズ

プログラミング・マニュアル (OS 編)

- ・ R-IN32M3-EC
- ・ R-IN32M3-CL

本資料に記載の全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサス エレクトロニクスは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。  
ルネサス エレクトロニクスのホームページなどにより公開される最新情報をご確認ください。

資料番号 : R18UZ0010JJ0700

発行年月 : 2018.02.28

ルネサス エレクトロニクス

[www.renesas.com](http://www.renesas.com)

ARM

## 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、お客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
3. 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に関し、当社は、何らの責任を負うものではありません。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. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。かかる改造、改変、複製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）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置等

当社製品は、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（原子力制御システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、使用することはできません。たとえ、意図しない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に損害が生じても、当社は一切その責任を負いません。なお、ご不明点がある場合は、当社営業にお問い合わせください。

6. 当社製品をご使用の際は、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他の保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障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、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、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。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は、一切その責任を負いません。
9. 本資料に記載されている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。また、当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍事用途に使用しないでください。当社製品または技術を輸出する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続を行ってください。
10. お客様の転売等により、本ご注意書き記載の諸条件に抵触して当社製品が使用され、その使用から損害が生じた場合、当社は何らの責任も負わず、お客様にてご負担して頂きますのでご了承ください。
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。

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とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有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。

## 製品ご使用上の注意事項

ここでは、CMOS デバイスの一般的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、本文を参照してください。なお、本マニュアルの本文と異なる記載がある場合は、本文の記載が優先するものとします。

### 1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「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。未使用端子は、本文「未使用端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

### 2. 電源投入時の処置

【注意】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. リザーブアドレスのアクセス禁止

【注意】リザーブアドレスのアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレスがあります。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。

### 4. クロックについて

【注意】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。

○ARM, AMBA, ARM Cortex, ThumbおよびARM Cortex-M3はARM LimitedのEUおよびその他の国における商標および登録商標です。

○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。

○TRONは” The Real-time Operation system Nucleus” の略称です。

○ITRONは” Industrial TRON” の略称です。

○ $\mu$  ITRONは” Micro Industrial TRON” の略称です。

○TRON、ITRON、および $\mu$  ITRONは、特定の商品ないし商品群を指す名称ではありません。

# このマニュアルの使い方

## 1. 目的と対象者

このマニュアルはイーサネット通信 LSI「R-IN32M3 シリーズ」の機能を理解し、それを用いた応用設計をするユーザを対象とします。このマニュアルを使用するには、電気回路、論理回路マイクロコンピュータに関する基本的な知識が必要です。

本製品は、注意事項を十分確認の上、使用してください。注意事項は、各章の本文中、各章の最後、注意事項の章に記載しています。

改訂記録は旧版の記載内容に対して訂正または追加した主な箇所をまとめたものです。改訂内容すべてを記録したものではありません。詳細は、このマニュアルの本文でご確認ください。

本文中の★印は、本版で改訂された主な箇所を示しています。この"★"を PDF 上でコピーして「検索する文字列」に指定することによって、改版箇所を容易に検索できます

関連資料 関連資料は暫定版の場合がありますが、この資料では「暫定」の表示をしておりません。あらかじめご了承ください。また各コアの開発・企画段階で資料を作成しているため、関連資料は個別のお客様向け資料の場合があります。下記資料番号の末尾\*\*\*\*部分は版数です。当社ホームページより最新版を参照してください。

### R-IN32M3に関する資料

資料名	資料番号
R-IN32M3 シリーズ データシート	R18DS0007JJ****
R-IN32M3 シリーズ ユーザーズ・マニュアル R-IN32M3-EC	R18UZ0002JJ****
R-IN32M3 シリーズ ユーザーズ・マニュアル R-IN32M3-CL	R18UZ0004JJ****
R-IN32M3 シリーズ ユーザーズ・マニュアル 周辺機能編	R18UZ0006JJ****
R-IN32M3 シリーズ プログラミング・マニュアル (ドライバ編)	R18UZ0008JJ****
R-IN32M3 シリーズ プログラミング・マニュアル (OS 編)	このマニュアル
R-IN32M3 シリーズ ユーザーズ・マニュアル TCP/IP スタック編	R18UZ0018JJ****

### OSに関する資料

資料名	資料番号
μITRON4.0 仕様 Ver.4.02.00 ((社)トロン協会 ITRON 仕様検討グループ)	-

μITRON4.0仕様は、トロン協会が中心となって策定されたオープンなリアルタイムカーネル仕様です。本書にて記すμITRON4.0仕様は、μITRON4.0仕様の仕様書からの抜粋となっております。仕様の全容につきましては、μITRON4.0仕様の仕様書を参照してください。

なお、μITRON仕様の仕様書は、トロン協会のホームページから入手することができます。

## 2. 数や記号の表記

データ表記の重み：左が上位桁、右が下位桁

アクティブ・ローの表記：

xxxZ (端子、信号名称のあとにZ)

またはxxx\_N (端子、信号名称のあとに\_N)

またはxxnx (端子、信号名称にnを含む)

注：

本文中につけた注の説明

注意：

気をつけて読んでいただきたい内容

備考：

本文の補足説明

数の表記：

2 進数 … xxxx, xxxxB または n' bxxxx(nビット)

10 進数 … xxxx

16 進数 … xxxxH または n' hxxxx(nビット)

2のべき数を示す接頭語 (アドレス空間、メモリ容量)：

K (キロ) …  $2^{10} = 1024$

M (メガ) …  $2^{20} = 1024^2$

G (ギガ) …  $2^{30} = 1024^3$

データ・タイプ：

ワード … 32 ビット

ハーフワード … 16 ビット

バイト … 8 ビット

# 目次

1. 概説.....	1
1.1 ハードウェア・リアルタイムOSの特徴.....	1
1.2 OSライブラリ .....	2
1.3 対応サービスコール一覧 .....	2
1.4 対応静的API一覧.....	6
1.5 スタンダードプロファイルとの相違点.....	6
1.6 プロセッサの動作モード .....	7
1.7 開発環境 .....	8
2. ソフトウェア開発手順.....	9
2.1 設計フロー .....	9
2.2 OSコンフィギュレーションファイルの作成.....	9
2.3 OSの開始.....	10
2.3.1 OSのセットアップ .....	10
2.3.2 OSの初期設定 .....	11
2.4 注意事項 .....	11
3. データ・タイプとマクロ.....	12
3.1 データ・タイプ .....	12
3.2 定数 .....	13
3.3 データ構造体 .....	15
3.3.1 $\mu$ ITRON V4定義構造体.....	15
3.3.2 R-IN32M3固有定義構造体.....	22
3.4 グローバル変数 .....	29
4. サービスコール .....	30
4.1 タスク管理機能 .....	30
4.2 タスク付属同期機能 .....	36
4.3 同期通信機能（セマフォ） .....	42
4.4 同期通信機能（イベントフラグ） .....	48
4.5 同期通信機能（メールボックス） .....	55
4.6 拡張同期通信機能（ミューテックス） .....	61
4.7 システム時刻管理 .....	67
4.8 システム状態管理機能 .....	70

5. オブジェクト静的生成.....	78
5.1 タスク生成.....	78
5.2 セマフォ生成.....	79
5.3 イベントフラグ生成.....	79
5.4 メールボックス生成.....	80
5.5 ミューテックス生成.....	80
5.6 割り込みハンドラ定義.....	81
6. Hardware ISR.....	82
7. 割り込み管理機能.....	83
7.1 割り込みの種類.....	83
7.2 CPU例外の扱い.....	83
7.3 多重割り込み.....	83
7.4 割り込みハンドラ.....	83
8. ユーティリティ関数.....	84
9. 開発ツール依存設定.....	87
9.1 ARM.....	87
9.1.1 スタートアップ.....	87
9.1.2 スタック領域.....	88
9.1.3 コンパイル・オプション.....	88
9.2 GNU.....	89
9.2.1 スタートアップ.....	89
9.2.2 スタック領域.....	90
9.2.3 コンパイル・オプション.....	90
9.3 IAR.....	91
9.3.1 スタートアップ.....	91
9.3.2 スタック領域.....	92
9.3.3 コンパイル・オプション.....	92
10. リソース.....	93
10.1 H/W資源.....	93
10.2 メモリ.....	93
10.3 スタック.....	94
10.3.1 プロセススタックの算出方法.....	94
10.3.2 メインスタックの算出方法.....	94

## 図の目次

図1.1	システム構成図 .....	2
図2.1	ファイル相関図 .....	9
図5.1	static_task_table配列設定例 .....	78
図5.2	アイドル・タスク定義例 .....	78
図5.3	static_semaphore_table配列設定例 .....	79
図5.4	static_eventflag_table配列設定例 .....	79
図5.5	static_mailbox_table配列設定例 .....	80
図5.6	static_mutex_table配列設定例 .....	80
図5.7	static_interrupt_table配列設定例 .....	81
図6.1	static_hwisr_table配列設定例 .....	82
図9.1	ARM使用時のスタートアップ・ルーチン .....	87
図9.2	OS起動時のスタック領域(ARM使用時) .....	88
図9.3	GNU使用時のスタートアップ・ルーチン .....	89
図9.4	OS起動時のスタック領域(GNU使用時) .....	90
図9.5	IAR使用時のスタートアップ・ルーチン .....	91
図9.6	OS起動時のスタック領域(IAR使用時) .....	92



# 表の目次

表1.1	設定可能なオブジェクト数.....	1
表1.2	<b>Hardware ISR</b> に設定できるサービスコール一覧.....	1
表1.3	対応サービスコール一覧(1/3).....	2
表1.4	対応静的API一覧.....	6
表1.5	ソフトウェア開発ツール一覧（ツールチェーン）.....	8
表1.6	ソフトウェア開発ツール一覧（開発環境）.....	8
表3.1	データ・タイプ.....	12
表3.2	定数（一般）.....	13
表3.3	定数（オブジェクト属性）.....	13
表3.4	定数（タイムアウト指定）.....	13
表3.5	定数（サービスコールの動作モード）.....	14
表3.6	定数（その他の定数）.....	14
表3.7	定数（エラー・コード）.....	14
表3.8	グローバル変数.....	29
表4.1	タスク管理機能.....	30
表4.2	タスク管理機能の仕様.....	30
表4.3	タスク付属同期機能.....	36
表4.4	タスク付属同期機能の仕様.....	36
表4.5	同期通信機能（セマフォ）.....	42
表4.6	セマフォ機能の仕様.....	42
表4.7	同期通信機能（イベントフラグ）.....	48
表4.8	イベントフラグ機能の仕様.....	48
表4.9	同期通信機能（メールボックス）.....	55
表4.10	メールボックス機能の仕様.....	55
表4.11	拡張同期通信機能（ミューテックス）.....	61
表4.12	ミューテックス機能の仕様.....	61
表4.13	システム時刻管理機能.....	67
表4.14	システム時刻管理の仕様.....	67
表4.15	システム状態管理機能.....	70
表10.1	<b>H/W</b> 使用資源.....	93
表10.2	メモリ使用量.....	93

## 1. 概説

本書では、イーサネット通信 LSI「R-IN32M3」にてリアルタイム OS ( $\mu$ ITRON Ver. 4.0) を利用するための手順、および対応しているサービスコールについて説明します。

### 1.1 ハードウェア・リアルタイム OS の特徴

R-IN32M3 は、リアルタイム OS の処理を高速化するハードウェア・リアルタイム OS(HW-RTOS)を搭載しています。ハードウェア・リアルタイム OS は、タスクやイベントフラグ等のオブジェクトやタスク・スケジューリングをハードウェアにて処理するため、応答性の良い OS 処理が可能となっています。

設定可能なオブジェクトの個数を表1.1に示します。ハードウェア・リアルタイム OS では、セマフォとミューテックスを同一のハードウェアにて実現しているため、設定可能個数はあわせて 128 となります。例えば、セマフォ用として 100 個使用したとすると、ミューテックス用に使用できる個数は 28 個となります。尚、セマフォとミューテックスは同じ ID を使用することはできません (セマフォで ID の 1~10 を使用した場合、ミューテックスで使用可能な ID は、11~になります)。

表1.1 設定可能なオブジェクト数

オブジェクト	設定可能個数
タスク数	64
イベントフラグ数	64
メールボックス数	64
セマフォ数	あわせて128
ミューテックス数	

また、ハードウェア・リアルタイム OS の特徴として、ハードウェア割り込みサービスルーチン(以下、Hardware ISR)機能があります。

Hardware ISR 機能とは、割り込みサービスルーチンと、そのルーチン内で実行されるサービスコールの一部をハードウェア化したものです。Hardware ISR 機能を使用すると、割り込みが発生したときに、事前に登録しておいたサービスコールをハードウェア・リアルタイム OS が自動実行することができます。例えば、割り込み処理内で set\_flg のみを行っている場合には、代わりに本機能を使用することによって、CPU による割り込み処理を介さずに set\_flg を実行することが可能になります。また、同サービスコール実行に伴うタスク・スケジューリングもハードウェア・リアルタイム OS が行うので、割り込み応答性の良いサービスコールを実現できます。

表1.2に Hardware ISR に設定できるサービスコール一覧を示します。設定方法につきましては、6. Hardware ISRの章を参照してください。

表1.2 Hardware ISR に設定できるサービスコール一覧

サービスコール名	機能
set_flg	イベントフラグのセット
sig_sem	セマフォ資源の返却
rel_wai	待ち状態の強制解除
wup_tsk	タスクの起床

## 1.2 OS ライブラリ

OS ライブラリは、HW-RTOS を制御するソフトウェアで、 $\mu$ ITRON のサービスコールを提供します。このドキュメントでは、HW-RTOS+OS ライブラリで実現する RTOS の API 仕様について記載します。

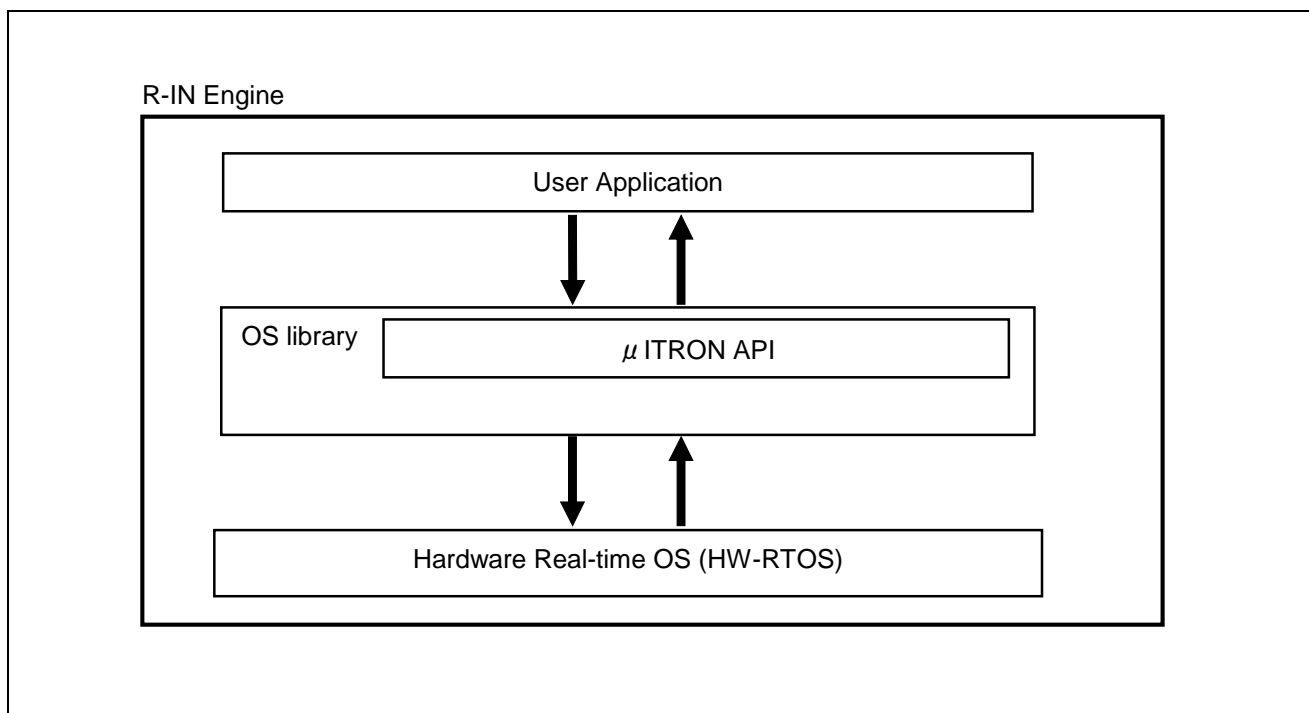


図1.1 システム構成図

## 1.3 対応サービスコール一覧

スタンダードプロファイルに対し、R-IN32M3 にて対応するサービスコールの一覧を以下に記します。

表1.3 対応サービスコール一覧(1/3)

項目	名称	機能	R-IN32M3 $\mu$ ITRON	$\mu$ ITRON Ver. 4.0 スタンダード プロファイル
タスク管理機能	act_tsk	タスクの起動	—	○
	iact_tsk	タスクの起動	—	○
	can_act	タスク起動要求のキャンセル	—	○
	sta_tsk	タスクの起動 (起動コード指定)	○	—
	ext_tsk	自タスクの終了	○	○
	ter_tsk	タスクの強制終了	○	○
	chg_pri	タスク優先度の変更	○	○
	get_pri	タスク優先度の参照	○	○
タスク付属同期機能	slp_tsk	起床待ち	○	○
	tslp_tsk	起床待ち (タイムアウトあり)	○	○
	wup_tsk	タスクの起床	○	○
	iwup_tsk	タスクの起床	○	○

	can_wup	タスク起床要求のキャンセル	○	○	
	rel_wai	待ち状態の強制解除	○	○	
	irel_wai	待ち状態の強制解除	○	○	
	sus_tsk	強制待ち状態への移行	—	○	
	frsm_tsk	強制待ち状態からの強制再開	—	○	
	rsm_tsk	強制待ち状態からの再開	—	○	
	dly_tsk	自タスクの遅延	—	○	
タスク例外処理機能	ras_tex	タスク例外処理の要求	—	○	
	iras_tex	タスク例外処理の要求	—	○	
	dis_tex	タスク例外処理の禁止	—	○	
	ena_tex	タスク例外処理の許可	—	○	
	sns_tex	タスク例外処理禁止状態の参照	—	○	
同期通信機能	セマフォ	cre_sem	セマフォの生成	—	—
		del_sem	セマフォの削除	○	—
		wai_sem	セマフォ資源の獲得	○	○
		pol_sem	セマフォ資源の獲得 (ポーリング)	○	○
		twai_sem	セマフォ資源の獲得 (タイムアウトあり)	○	○
		sig_sem	セマフォ資源の返却	○	○
		isig_sem	セマフォ資源の返却	○	○

【注】 ○：対応、—：非対応

表1.3 対応サービスコール一覧(2/3)

項目	名称	機能	R-IN32M3 μITRON	μITRON Ver. 4.0 スタンダード プロファイル		
同期通信機能	イベントフラグ	cre_flg	イベントフラグの生成	—	—	
		del_flg	イベントフラグの削除	○	—	
		set_flg	イベントフラグのセット	○	○	
		iset_flg	イベントフラグのセット	○	○	
		clr_flg	イベントフラグのクリア	○	○	
		wai_flg	イベントフラグ待ち	○	○	
		pol_flg	イベントフラグ待ち (ポーリング)	○	○	
		twai_flg	イベントフラグ待ち (タイムアウトあり)	○	○	
	データ・キュー	snd_dtq	データ・キューへの送信	—	○	
		psnd_dtq	データ・キューへの送信 (ポーリング)	—	○	
		ipsnd_dtq	データ・キューへの送信	—	○	
		tsnd_dtq	データ・キューへの送信 (タイムアウトあり)	—	○	
		fsnd_dtq	データ・キューへの強制送信	—	○	
		ifsnd_dtq	データ・キューへの強制送信	—	○	
		rcv_dtq	データ・キューからの受信	—	○	
		prcv_dtq	データ・キューからの受信 (ポーリング)	—	○	
	メールボックス	cre_mbx	メールボックスの生成	—	—	
		del_mbx	メールボックスの削除	○	—	
		snd_mbx	メールボックスへの送信	○	○	
		rcv_mbx	メールボックスからの受信	○	○	
		prcv_mbx	メールボックスからの受信 (ポーリング)	○	○	
		trcv_mbx	メールボックスからの受信 (タイムアウトあり)	○	○	
	拡張同期・通信 機能	ミューテックス	cre_mtx	ミューテックスの生成	—	—
			del_mtx	ミューテックスの削除	○	—
			loc_mtx	ミューテックスのロック	○	—
			ploc_mtx	ミューテックスのロック (ポーリング)	○	—
			tloc_mtx	ミューテックスのロック (タイムアウトあり)	○	—
unl_mtx			ミューテックスのロック解除	○	—	

【注】 ○：対応、—：非対応

表1.3 対応サービスコール一覧(3/3)

項目		名称	機能	R-IN32M3 μITRON	μITRON Ver. 4.0 スタンダード プロファイル
メモリプール 管理機能	固定長	get_mpf	固定長メモリブロックの獲得	—	○
		pget_mpf	固定長メモリブロックの獲得 (ポーリング)	—	○
		tget_mpf	固定長メモリブロックの獲得 (タイムアウトあり)	—	○
		rel_mpf	固定長メモリブロックの返却	—	○
時間管理機能	システム時刻 管理	set_tim	システム時刻の設定	○	○
		get_tim	システム時刻の参照	○	○
		isig_tim	タイムティックの供給	—	○
	周期ハンドラ	sta_cyc	周期ハンドラの動作開始	—	○
		stp_cyc	周期ハンドラの動作停止	—	○
システム状態管理機能		rot_rdq	タスク優先順位の回転	○	○
		irotd_rdq	タスク優先順位の回転	○	○
		get_tid	実行状態のタスクIDの参照	○	○
		iget_tid	実行状態のタスクIDの参照	○	○
		loc_cpu	CPUロック状態への移行	○	○
		iloc_cpu	CPUロック状態への移行	—	○
		unl_cpu	CPUロック状態の解除	○	○
		iunl_cpu	CPUロック状態の解除	—	○
		dis_dsp	ディスパッチの禁止	○	○
		ena_dsp	ディスパッチの許可	○	○
		sns_ctx	コンテキストの参照	—	○
		sns_loc	CPUロック状態の参照	○	○
		sns_dsp	ディスパッチ禁止状態の参照	—	○
		sns_dpn	ディスパッチ保留状態の参照	—	○

【注】 ○：対応、—：非対応

## 1.4 対応静的 API 一覧

スタンダードプロファイルに対し、R-IN32M3にて対応する静的 API 一覧を以下に示します。設定方法は、5. オブジェクト静的生成を参照してください。

表1.4 対応静的 API 一覧

項目	名称	機能	R-IN32M3 μITRON	μITRON Ver. 4.0 スタンダード プロファイル
タスク管理機能	CRE_TSK	タスクの生成	○	○
タスク例外処理機能	DEF_TEX	タスク例外処理ルーチンの定義	—	○
同期通信機能	セマフォ	CRE_SEM	セマフォの生成	○
	イベントフラグ	CRE_FLG	イベントフラグの生成	○
	データ・キュー	CRE_DTQ	データキューの生成	—
	メールボックス	CRE_MBX	メールボックスの生成	○
拡張同期・通信機能	ミューテックス	CRE_MTX	ミューテックスの生成	○
メモリプール管理機能	固定長	CRE_MPF	固定長メモリプールの生成	—
時間管理機能	周期ハンドラ	CRE_CYC	周期ハンドラの生成	—
割り込み管理機能	DEF_INH	割り込みハンドラの定義	○	○
システム構成管理機能	DEF_EXC	CPU例外ハンドラの定義	—	○
	ATT_INI	初期化ルーチンの追加	—	○

【注】 ○：対応、—：非対応

## 1.5 スタンダードプロファイルとの相違点

	R-IN32M3 μITRON仕様	μITRON Ver. 4.0 スタンダードプロファイル
起動要求のキューイング	非対応	対応
タスク優先度	1~15	1~16
セマフォの最大資源数	31	65535以上
メッセージ優先度	1~7	1~16 (タスク優先度以上)
イベントフラグ属性	TA_WSGL非対応 TA_WMULのみ対応	TA_WSGL

スタンダードプロファイルを拡張しており、タスクコンテキスト専用サービスのうち以下の関数は、非タスクコンテキストからの使用が可能です。

sta_tsk	wup_tsk	pol_flg	rot_rdq
ter_tsk	can_wup	sig_sem	get_tid
chg_pri	rel_wai	set_flg	prcv_mbx
get_pri	pol_sem	clr_flg	snd_mbx

## 1.6 プロセッサの動作モード

ARM プロセッサは、2つの動作モード（スレッドモード／ハンドラモード）や、アクセスモード（特権／非特権）をサポートしています。OS ライブラリでは、以下のように使用します。

- タスク  
タスクは、スレッドモード、特権アクセスで動作します。非特権アクセスへの変更は行いません。スレッドモードでは、プロセススタックを使用します。
- 非タスク  
割り込みハンドラやディスパッチ処理では、ハンドラモード、特権アクセスで動作します。ハンドラモードでは、メインスタックを使用します。

また、メモリ保護管理は行わず、メモリ保護ユニット（MPU）は、使用していません。



## 1.7 開発環境

ソフトウェア開発ツールの説明を以下に示します。

表1.5 ソフトウェア開発ツール一覧 (ツールチェーン)

ツール チェーン	コンパイラ
ARM	ARM Compiler 5.05 update 1(ARM)
GNU	GNU Tools for ARM Embedded Processors 4.9
IAR	Embedded Workbench for ARM V7.40.7(IAR Systems)

表1.6 ソフトウェア開発ツール一覧 (開発環境)

ツール種類	製品名	バージョン	ツールベンダ
開発環境	cygwin <sup>注1</sup>	1.7.33-2	レッドハット
メイク・ツール	GNU make (cygwin <sup>注用</sup> )	4.0	GPL

注 cygwin のインストールについては、<http://cygwin.com/> を参照してください。

また、GNU make も cygwin をインストールする際にあわせてインストールしてください。

## 2. ソフトウェア開発手順

ここでは、ソフトウェア開発の一連の手順を説明します。

### 2.1 設計フロー

ファイル相関図を図2.1に示します。

ファイル構成につきましては、別冊の「R-IN32M3 シリーズ プログラミング・マニュアル (ドライバ編)」を参照してください。

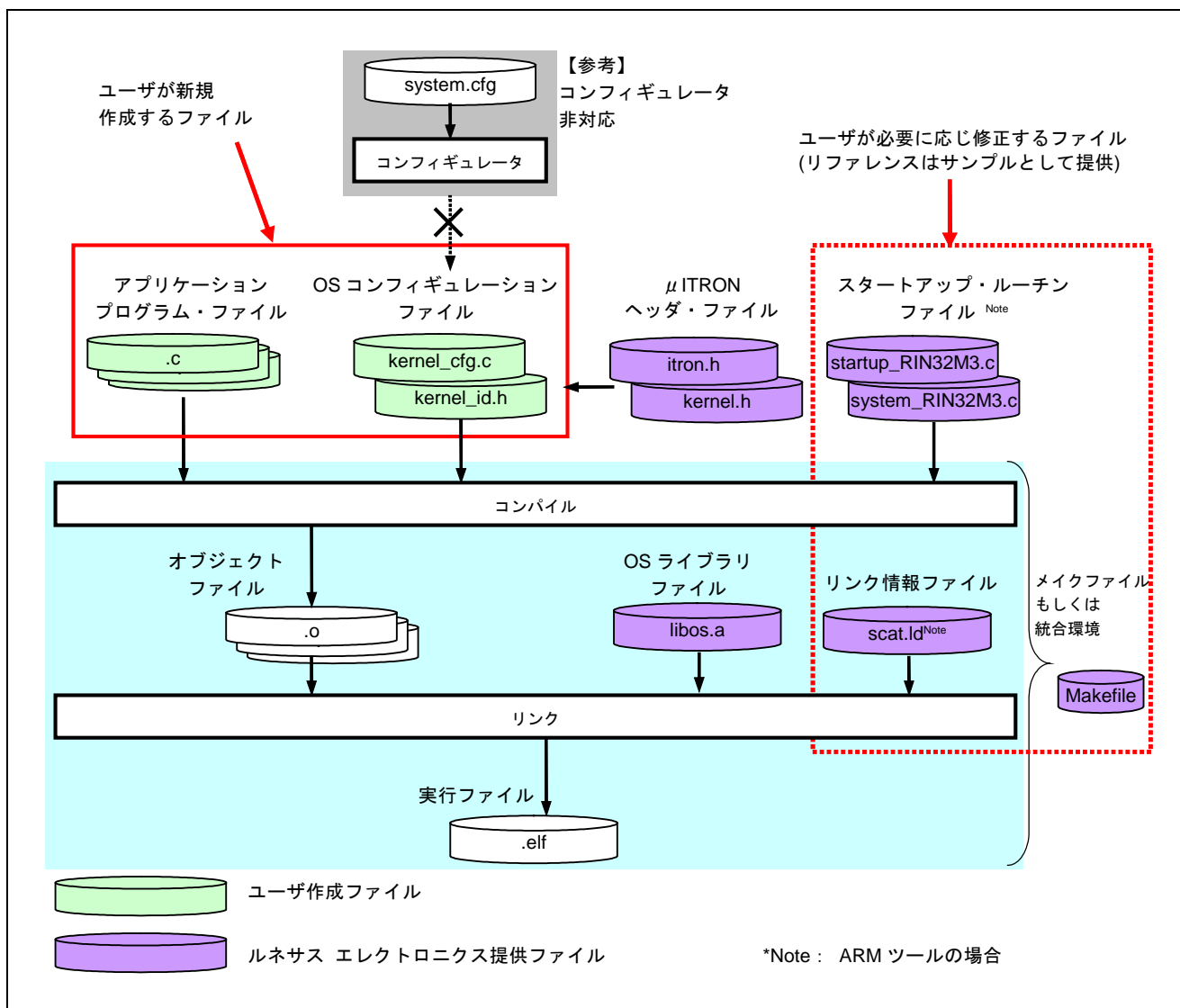


図2.1 ファイル相関図

### 2.2 OS コンフィギュレーションファイルの作成

静的生成するオブジェクト、割り込みハンドラ、および Hardware ISR 定義は、kernel\_cfg.c にて定義します。定義方法についての詳細は、5. オブジェクト静的生成、6. Hardware ISRの章を参照してください。

## 2.3 OS の開始

OS の利用を開始するには、スタートアップ中で `hwos_setup` 関数を実行します。これにより、OS 利用のための初期設定が完了します。`hwos_init` 関数は、以前のバージョンとの互換性を保つための空関数です。

### 2.3.1 OS のセットアップ

#### hwos\_setup

#### (1) 概要

ハードウェア OS のセットアップ

#### (2) C 言語形式

```
ER hwos_setup(void);
```

#### (3) パラメータ

なし

#### (4) 機能

OS コンフィギュレーションファイル(`kernel_cfg.c`)をもとに、OS 資源の設定を行います。本関数で行う設定は以下のとおりです。

- スタックポインタの設定
  - スタック領域の最下位アドレスから順に、タスク用スタック領域を確保
  - メインスタックポインタ(MSP)を、割り込み用スタック領域の最上位アドレスに設定
  - プロセススタックポインタ(PSP)を、最初に起動するタスクのスタックポインタに設定
- セマフォの設定
- イベントフラグの設定
- メールボックスの設定
- ミューテックスの設定
- OS 管理下の割り込みハンドラの設定
- ハードウェア ISR の設定

#### (5) 戻り値

戻り値	意味
ER_OK	セットアップ成功

### 2.3.2 OS の初期設定

#### hwos\_init

#### (1) 概要

以前のバージョンとの互換性を保つための空関数

#### (2) C 言語形式

```
ER hwos_init(void);
```

#### (3) パラメータ

なし

#### (4) 機能

なし

#### (5) 戻り値

戻り値	意味
ER_OK	なし

## 2.4 注意事項

OS ライブラリを使用する際の注意事項を以下に示します。

- HW-RTOS の周辺レジスタ領域 (アドレス : 0x40080000~0x4008FFFF) に対して、アクセスしないようにしてください。デバッグ時には、デバッガからアクセスが発生する可能性があります。該当アドレスをメモリ表示させない、ウォッチ対象にしないなど、注意してください。
- デバッガでブレークして停止した際でも、HW-RTOS の Hardware ISR は停止しません。
- イーサネット MAC 機能を使用している場合、ディスパッチ禁止状態や CPU ロック状態では、イーサネット MAC 機能のハードウェア・ファンクションによるコマンドが実行できず、エラーが返ります。ディスパッチ許可、CPU ロック解除の状態で、実行するようにしてください。
- hwos\_setup 関数実行前に、OS へ登録する割り込みは割り込み禁止状態にし、割り込み要因もクリアしてください。hwos\_setup 関数内で、OS へ登録する割り込みは、割り込み許可状態になります。

### 3. データ・タイプとマクロ

本章では、OS ライブラリが提供するサービスコールを発行する際に使用するデータ・タイプ、データ構造体、マクロについて解説しています。

#### 3.1 データ・タイプ

以下に、サービスコールを発行する際に指定する各種パラメータのデータ・タイプ一覧を示します。

表3.1 データ・タイプ

マクロ	型	意味
B	signed char	符号付き8ビット整数
H	signed short	符号付き16ビット整数
W	signed long	符号付き32ビット整数
UB	unsigned char	符号なし8ビット整数
UH	unsigned short	符号なし16ビット整数
UW	unsigned long	符号なし32ビット整数
VB	char	データ・タイプが定まらない値 (8ビット)
VH	short	データ・タイプが定まらない値 (16ビット)
VW	long	データ・タイプが定まらない値 (32ビット)
VP	void *	データ・タイプが定まらない値 (ポインタ)
FP	void (*)	処理プログラムの起動アドレス (ポインタ)
INT	signed int	符号付き32ビット整数
UINT	unsigned int	符号なし32ビット整数
BOOL	INT	真偽値 (TRUE, またはFALSE)
FN	INT	機能コード
ER	INT	エラー・コード (サービスコールからの戻り値)
ID	INT	管理オブジェクトのID
ATR	UINT	管理オブジェクトの属性
STAT	UINT	管理オブジェクトの状態
MODE	UINT	サービスコールの動作モード
PRI	INT	タスク, またはメッセージの優先度
SIZE	UINT	領域のサイズ (単位: バイト)
TMO	INT	タスクの待ち時間 (単位: ミリ秒)
RELTIM	UINT	相対時間 (単位: ミリ秒)
SYSTIM	UINT	システム時間 (単位: ミリ秒)
VP_INT	VP	データ・タイプが定まらない値 (ポインタ), または符号付き32 ビット整数
ER_BOOL	ER	エラー・コード、または真偽値 (TRUE, またはFALSE)
ER_ID	ER	エラー・コード、または管理オブジェクトのID
ER_UINT	ER	エラー・コード、または符号なし整数
FLGPTN	UINT	イベントフラグのビットパターン

## 3.2 定数

以下に、本 OS ライブラリにて既定している定数一覧を示します。

表3.2 定数 (一般)

定数	値	意味
NULL	0	無効ポインタ
TRUE	1	真
FALSE	0	偽
E_OK	0	正常終了

表3.3 定数 (オブジェクト属性)

定数	値	意味
TA_NULL	0	オブジェクト属性を指定しない
タスク/ハンドラ 生成時指定属性		
TA_HLNG	0x00	高級言語用のインタフェースで処理単位を起動
TA_ASM	0x01	アセンブリ言語用のインタフェースで処理単位を起動
TA_ACT	0x02	タスクを起動された状態で生成
TA_RSTR	0x04	制約タスク (非対応)
同期/拡張同期通信機能 (セマフォ、イベントフラグ、メールボックス、ミューテックス) 生成時指定属性		
TA_TFIFO	0x00	タスクの待ち行列をFIFO順に
TA_TPRI	0x01	タスクの待ち行列をタスクの優先度順に
同期通信機能 (イベントフラグ) 生成時指定属性		
TA_WSGL	0x00	イベントフラグを複数のタスクが待つことを許さない (非対応)
TA_WMUL	0x02	イベントフラグを複数のタスクが待つことを許す
TA_CLR	0x04	待ち解除時にイベントフラグをクリア
同期通信機能 (メールボックス) 生成時指定属性		
TA_MFIFO	0x00	メッセージのキューをFIFO順に
TA_MPRI	0x02	メッセージのキューをメッセージの優先度順に
拡張同期通信機能 (ミューテックス) 生成時指定属性		
TA_INHERIT	0x02	ミューテックスが優先度継承プロトコルをサポート (非対応)
TA_CEILING	0x03	ミューテックスが優先度上限プロトコルをサポート (非対応)
周期ハンドラ 生成時指定属性 (非対応)		
TA_STA	0x02	周期ハンドラを動作している状態で生成 (非対応)
TA_PHS	0x04	周期ハンドラの位相を保存 (非対応)

表3.4 定数 (タイムアウト指定)

定数	値	意味
TMO_POL	0	ポーリング
TMO_FEVR	-1	永久待ち
TMO_NBLK	-2	ノンブロッキング (非対応)

表3.5 定数 (サービスコールの動作モード)

定数	値	意味
TWF_ANDW	0x00	イベントフラグのAND待ち
TWF_ORW	0x01	イベントフラグのOR待ち

表3.6 定数 (その他の定数)

定数	値	意味
TSK_SELF	0	自タスク指定
TSK_NONE	0	該当するタスクがない (未使用)
TPRI_SELF	0	自タスクのベース優先度の指定
TPRI_INI	0	タスクの起動時優先度の指定

表3.7 定数 (エラー・コード)

定数	値	意味
E_SYS	-5	システムエラー
E_RSATR	-11	予約属性
E_PAR	-17	パラメータエラー
E_ID	-18	不正ID番号
E_CTX	-25	コンテキストエラー
E_ILUSE	-28	サービスコール不正使用
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_QOVR	-43	キューイングオーバーフロー
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除
E_TMOUT	-50	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除
E_UNKNOWN	-99	不明なエラー (H/Wの異常等で、HW-RTOSの応答が不正)

### 3.3 データ構造体

#### 3.3.1 μITRON V4 定義構造体

### T\_CTSK

#### 概要

タスク生成情報

#### 構造体宣言

```
typedef struct t_ctsk {
    ATR    tskatr; /*!< Task attribute */
    VP_INT exinf; /*!< Task extended information */
    FP     task; /*!< Task start address */
    PRI    itskpri; /*!< Task initial priority */
    SIZE   stksz; /*!< Task stack size */
    VP     stk; /*!< Base address of task stack space */
} T_CTSK;
```

#### 構造体メンバ

メンバ	説明						
ATR      tskatr	タスク属性 TA_ACTを指定した場合、タスクは起動された状態で生成されます。 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 20%;">TA_ACT (2)</td> <td>タスクを起動された状態で生成</td> </tr> </table> 以下定義を指定する事もできますが、動作に変わりはありません。 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 20%;">TA_HLNG (0)</td> <td>高級言語用のインタフェースで処理単位を起動 (未使用)</td> </tr> <tr> <td>TA_ASM (1)</td> <td>アセンブリ言語用のインタフェースで処理単位を起動 (未使用)</td> </tr> </table>	TA_ACT (2)	タスクを起動された状態で生成	TA_HLNG (0)	高級言語用のインタフェースで処理単位を起動 (未使用)	TA_ASM (1)	アセンブリ言語用のインタフェースで処理単位を起動 (未使用)
TA_ACT (2)	タスクを起動された状態で生成						
TA_HLNG (0)	高級言語用のインタフェースで処理単位を起動 (未使用)						
TA_ASM (1)	アセンブリ言語用のインタフェースで処理単位を起動 (未使用)						
VP_INT    exinf	タスクの拡張情報(TA_ACT指定時にタスクの引数として渡されます)						
FP        task	タスクの起動番地						
PRI       itskpri	タスクの起動時優先度 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 20%;">数値 (1~15) 注</td> <td>タスクの優先度</td> </tr> </table>	数値 (1~15) 注	タスクの優先度				
数値 (1~15) 注	タスクの優先度						
SIZE      stksz	タスクのスタックサイズ (バイト数)						
VP        stk	タスクのスタック領域の先頭番地 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 20%;">NULL (0)</td> <td>カーネルによる先頭番地設定 (推奨)</td> </tr> <tr> <td>数値</td> <td>本数値を先頭番地として設定</td> </tr> </table>	NULL (0)	カーネルによる先頭番地設定 (推奨)	数値	本数値を先頭番地として設定		
NULL (0)	カーネルによる先頭番地設定 (推奨)						
数値	本数値を先頭番地として設定						

**注.** μITRON4.0仕様では、タスクの優先度の範囲は1~16です。



**T\_CSEM****概要**

セマフォ生成情報

**構造体宣言**

```
typedef struct t_csem {
    ATR sematr; /*< Semaphore attribute */
    UINT isemcnt; /*< Initial semaphore resource count */
    UINT maxsem; /*< Maximum semaphore resource count */
}T_CSEM;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明								
ATR sematr	セマフォ属性 <table border="1"> <tr> <td>タスクの待ち行列</td> <td>TA_TFIFO</td> <td>0x00</td> <td>FIFO順</td> </tr> <tr> <td></td> <td>TA_TPRI</td> <td>0x01</td> <td>タスクの優先度順</td> </tr> </table>	タスクの待ち行列	TA_TFIFO	0x00	FIFO順		TA_TPRI	0x01	タスクの優先度順
タスクの待ち行列	TA_TFIFO	0x00	FIFO順						
	TA_TPRI	0x01	タスクの優先度順						
UINT isemcnt	セマフォの資源数の初期値 (設定可能最大値 : maxsem設定値)								
UINT maxsem	セマフォの最大資源数 (設定可能最大値 : 31)								

**T\_CFLG****概要**

イベントフラグ生成情報

**構造体宣言**

```
typedef struct t_cflg {
    ATR    flgatr; /*!< Eventflag attribute */
    FLGPTN iflgptn; /*!< Initial value of eventflag bit pattern */
}T_CFLG;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明			
ATR flgatr	イベントフラグ属性			
	タスクの待ち行列	TA_TFIFO	0x00	FIFO順
		TA_TPRI	0x01	タスクの優先度順
		TA_WMUL	0x02	複数のタスク待ち許可
		TA_CLR	0x04	待ち解除時にビットパターンをクリアする
FLGPTN iflgptn	イベントフラグのビットパタンの初期値(有効ビット長 : 16bit)			

**制限事項**

TA\_WSGL は非対応です。TA\_WSGL を指定した場合、TA\_WMUL として動作します。

**T\_CMBX****概要**

メールボックス生成情報

**構造体宣言**

```
typedef struct t_cmbx {
    ATR mbxatr;          /*!< Mailbox attribute          */
    PRI maxmpri;        /*!< Maximum message priority    */
    VP mprihd;          /*!< Start address of the area for message
                        queue headers for each message priority */
}T_CMBX;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明																
ATR mbxatr	メールボックス属性 <table border="1"> <tr> <td>タスクの待ち行列</td> <td>TA_TFIFO</td> <td>0x00</td> <td>FIFO順</td> </tr> <tr> <td></td> <td>TA_TPRI</td> <td>0x01</td> <td>タスクの優先度順</td> </tr> <tr> <td>メッセージのキュー</td> <td>TA_MFIFO</td> <td>0x00</td> <td>FIFO順</td> </tr> <tr> <td></td> <td>TA_MPRI</td> <td>0x02</td> <td>メッセージの優先度順</td> </tr> </table>	タスクの待ち行列	TA_TFIFO	0x00	FIFO順		TA_TPRI	0x01	タスクの優先度順	メッセージのキュー	TA_MFIFO	0x00	FIFO順		TA_MPRI	0x02	メッセージの優先度順
タスクの待ち行列	TA_TFIFO	0x00	FIFO順														
	TA_TPRI	0x01	タスクの優先度順														
メッセージのキュー	TA_MFIFO	0x00	FIFO順														
	TA_MPRI	0x02	メッセージの優先度順														
PRI maxmpri	メッセージの優先度最大値 (設定可能値: 1~7)																
VP mprihd	優先度別のメッセージキューヘッダ領域の先頭番地 (未使用)																

**注意** メールボックスの TA\_MPRI 属性は、デフォルトでは使用できません。  
 使用する場合は、8 ユーティリティ関数の「hwos\_set\_mpri\_operation」を参照してください。

**T\_CMTX****概要**

ミューテックス生成情報

**構造体宣言**

```
typedef struct t_cmtx {
    ATR mtxatr;      /*!< Mutex attribute */
    PRI ceilpri;    /*!< Mutex ceiling priority */
}T_CMTX;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明			
ATR mtxatr	ミューテックス属性			
	タスクの待ち行列	TA_TFIFO	0x00	FIFO順
		TA_TPRI	0x01	タスクの優先度順
PRI ceilpri	ミューテックスの上限優先度 (未使用)			

**注意** ミューテックス属性の、TA\_INHERIT または TA\_CEILING は非対応です。

## T\_DINH

### 概要

割り込みハンドラ定義情報のパケット形式

### 構造体宣言

```
typedef struct t_dinh {  
    ATR inhatr;      /*!< Interrupt handler attribute*/  
    FP inthdr;      /*!< Interrupt handler start address*/  
} T_DINH;
```

### 構造体メンバ

メンバ	説明
ATR inhatr	割り込みハンドラ属性 (未使用)
FP inthdr	割り込みハンドラの起動番地

**T\_MSG****概要**

メッセージヘッダ情報

**構造体宣言**

```
typedef struct t_msg {  
    struct t_msg    *next;  
} T_MSG;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明
t_msg    *next	メールボックスのメッセージパケットの先頭番地

## 3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体

**TSK\_TBL****概要**

タスク静的生成情報 (CRE\_TSK の引数を構造体として定義)

**構造体宣言**

```
typedef struct task_table {
    ID    id;          /*!< Task ID          */
    T_CTSK t_ctsk;    /*!< Task creation information packet */
}TSK_TBL;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明		
ID      id	静的生成するタスクのID <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象タスクID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象タスクID
数値 (1~64)	対象タスクID		
T_CTSK    t_ctsk	タスク生成情報		

**SEM\_TBL****概要**

セマフォ静的生成情報 (CRE\_SEM の引数を構造体として定義)

**構造体宣言**

```
typedef struct semaphore_table {
    ID    id;          /*!< Semaphore ID          */
    T_CSEM pk_csem; /*!< Semaphore creation infomation packet */
}SEM_TBL;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明		
ID      id	静的生成するセマフォのID <table border="1" data-bbox="544 815 1337 891"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象セマフォID (ミューテックスIDと重ならないこと)</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象セマフォID (ミューテックスIDと重ならないこと)
数値 (1~128)	対象セマフォID (ミューテックスIDと重ならないこと)		
T_CSEM      pk_csem	セマフォ生成情報		



**FLG\_TBL****概要**

フラグ静的生成情報 (CRE\_FLG の引数を構造体として定義)

**構造体宣言**

```
typedef struct flag_table {
    ID    id;          /*!< Eventflag ID          */
    T_CFLG pk_cflg; /*!< Eventflag creation infomation packet */
}FLG_TBL;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明		
ID      id	静的生成するフラグのID <table border="1" data-bbox="544 813 1337 857"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象フラグID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象フラグID
数値 (1~64)	対象フラグID		
T_CFLG    pk_cflg	フラグ生成情報		

**MBX\_TBL****概要**

メールボックス静的生成情報 (CRE\_MBX の引数を構造体として定義)

**構造体宣言**

```
typedef struct mailbox_table {
    ID    id;          /*!< Mailbox ID          */
    T_CMBX pk_cmbx; /*!< Mailbox creation infomation packet */
}MBX_TBL;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明		
ID      id	静的生成するメールボックスのID <table border="1" data-bbox="544 815 1337 857"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象メールボックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象メールボックスID
数値 (1~64)	対象メールボックスID		
T_CMBX    pk_cmbx	メールボックス生成情報		

**MTX\_TBL**

**概要**

ミューテックス静的生成情報 (CRE\_MTX の引数を構造体として定義)

**構造体宣言**

```
typedef struct mutex_table {
    ID    id;          /*!< Mutex ID */
    T_CMTX pk_cmtx; /*!< Mutex creation infomation packet */
}MTX_TBL;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明		
ID      id	静的生成するミューテックスのID <table border="1" style="width: 100%; margin-top: 5px;"> <tr> <td style="width: 50%; text-align: center;">数値 (1~128)</td> <td style="width: 50%; text-align: center;">対象ミューテックスID (セマフォIDと重ならないこと)</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象ミューテックスID (セマフォIDと重ならないこと)
数値 (1~128)	対象ミューテックスID (セマフォIDと重ならないこと)		
T_CMTX      pk_cmtx	ミューテックス生成情報		

**INT\_TBL****概要**

割り込みハンドラ生成情報 (DEF\_INH の引数を構造体として定義)

**構造体宣言**

```
typedef struct interrupt_table {
    INHNO inhno; /*!< Interrupt handler number to be defined */
    T_DINH pk_dinh; /*!< Pointer to the packet containing the interrupt handler definition
                    information */
} INT_TBL;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明		
INHNO inhno	割り込みハンドラ生成対象割り込み番号 <table border="1"> <tr> <td>数値 (0~117)</td> <td>対象割り込み番号 ※</td> </tr> </table>	数値 (0~117)	対象割り込み番号 ※
数値 (0~117)	対象割り込み番号 ※		
T_DINH pk_dinh	割り込みハンドラ定義情報を入れたパケットへのポインタ		

※割り込みは、例外番号の 16 以降に割り当たっています。

対象割り込み番号は、例外番号 16 以降を 0 番から付け替えた番号です。

例外番号から、-16 した値を設定してください。

対象の割り込みは、ユーザーズマニュアルの『割り込み一覧』を参照してください。

**HWISR\_TBL****概要**

Hardware ISR オブジェクト生成情報

**構造体宣言**

```
typedef struct hwisr_table {
    INHNO  inhno;          /*!< Interrupt handler number to be defined */
    UINT   hwisr_syscall; /*!< System call */
    ID     id;            /*!< Target ID */
    FLGPTN setptn;       /*!< Bit pattern (only set_flg) */
}HWISR_TBL;
```

**構造体メンバ**

メンバ	説明								
INHNO inhno	Hardware ISR対象割り込み番号 <table border="1"> <tr> <td>数値 (0~117)</td> <td>対象割り込み番号</td> </tr> </table>	数値 (0~117)	対象割り込み番号						
数値 (0~117)	対象割り込み番号								
UINT hwisr_syscall	割り込み発生時自動実行するサービスコール <table border="1"> <tr> <td>HWISR_SET_FLG (1)</td> <td>set_flg()</td> </tr> <tr> <td>HWISR_SIG_SEM (2)</td> <td>sig_sem()</td> </tr> <tr> <td>HWISR_REL_WAI (3)</td> <td>rel_wai()</td> </tr> <tr> <td>HWISR_WUP_TSK (4)</td> <td>wup_tsk()</td> </tr> </table>	HWISR_SET_FLG (1)	set_flg()	HWISR_SIG_SEM (2)	sig_sem()	HWISR_REL_WAI (3)	rel_wai()	HWISR_WUP_TSK (4)	wup_tsk()
HWISR_SET_FLG (1)	set_flg()								
HWISR_SIG_SEM (2)	sig_sem()								
HWISR_REL_WAI (3)	rel_wai()								
HWISR_WUP_TSK (4)	wup_tsk()								
ID id	割り込み発生時に自動実行するサービスコールの対象オブジェクトのID								
FLGPTN setptn	セットするビットパターン (set_flg時のみ有効)								

### 3.4 グローバル変数

OS ライブラリで使用されているグローバル変数は以下の通りです。ユーザーアプリケーションのシンボルと、シンボル名が重ならないようにしてください。

表3.8 グローバル変数

変数名
HWRTOs_Sbt
HWRTOs_Sit
HWRTOs_IntTable

## 4. サービスコール

### 4.1 タスク管理機能

タスク管理機能として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.1 タスク管理機能

サービスコール名	機能	発行有効範囲
sta_tsk	タスクの起動（起動コード指定）	タスク、非タスク
ext_tsk	自タスクの終了	タスク
ter_tsk	タスクの強制終了	タスク、非タスク
chg_pri	タスク優先度の変更	タスク、非タスク
get_pri	タスク優先度の参照	タスク、非タスク

タスク管理機能の仕様を以下に示します。

表4.2 タスク管理機能の仕様

項番	項目	内容
1	タスクID	1~64
2	タスク優先度	1~15
3	タスクの起動要求キューイング数	63
4	タスク属性	TA_HLNG：高級言語記述（未使用） TA_ASM：アセンブリ言語記述（未使用） TA_ACT：タスク生成後にタスクを実行可能状態へ

**sta\_tsk****概要**

タスクの起動

**C 言語形式**

```
ER sta_tsk(ID tskid, VP_INT stacd);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID tskid	タスクのID <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象タスクID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象タスクID
数値 (1~64)	対象タスクID			
I	VP_INT stacd	タスクの起動コード		

**機能**

tskid で指定されたタスクを DORMANT 状態から READY 状態へと遷移させます。

stacd には、対象タスクに引き渡す拡張情報を指定します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (tskidが不正あるいは使用できない)
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー (対象タスクがDORMANT状態ではない)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象タスクが未登録)



## ext\_tsk

### 概要

タスクの終了

### C 言語形式

```
void ext_tsk(void);
```

### パラメータ

なし

### 機能

自タスクを RUN 状態から DORMANT 状態へ遷移させます。

本サービスコールは、呼び出し元には戻りません。ただし、エラーを検出した場合には、リターンします。CPU ロック、ディスパッチ禁止、割込みハンドラの各状態で発行した場合、エラーとなります。

### 戻り値

なし

### 制限事項

ミューテックスをロックしたままタスク終了した場合、ロック解除処理が行われません。必ずロックを解除してからタスクを終了してください。

### 注意事項

CPU ロック、ディスパッチ禁止、割込みハンドラの各状態でこの関数を発行しないでください。これらの状態で発行した場合の動作は保証しません。

**ter\_tsk****概要**

タスクの強制終了

**C 言語形式**

```
ER ter_tsk(ID tskid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID tskid	タスクのID		
		<table border="1"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象タスクID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象タスクID
数値 (1~64)	対象タスクID			

**機能**

tskid で指定されたタスクを強制的に DORMANT 状態へと遷移させます。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (tskidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態で実行した
E_ILUSE	-28	サービスコール不正使用 (対象タスクが自タスク)
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー (対象タスクがDORMANT状態)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象タスクが未登録)

**制限事項**

ミューテックスをロックしたままタスク終了した場合、ロック解除処理が行われません。必ずロックを解除してからタスクを終了してください。

**chg\_pri****概要**

タスク優先度の変更

**C 言語形式**

```
ER chg_pri(ID tskid, PRI tskpri);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明				
I	ID tskid	タスクのID <table border="1" data-bbox="606 739 1404 817"> <tr> <td>TSK_SELF (0)</td> <td>自タスクID</td> </tr> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象タスクID</td> </tr> </table>	TSK_SELF (0)	自タスクID	数値 (1~64)	対象タスクID
TSK_SELF (0)	自タスクID					
数値 (1~64)	対象タスクID					
I	PRI tskpri	変更後のベース優先度 <sup>注1</sup> <table border="1" data-bbox="606 862 1404 940"> <tr> <td>TPRI_INI (0)</td> <td>対象タスクの初期優先度</td> </tr> <tr> <td>数値 (1~15)<sup>注2</sup></td> <td>対象タスクのベース優先度</td> </tr> </table>	TPRI_INI (0)	対象タスクの初期優先度	数値 (1~15) <sup>注2</sup>	対象タスクのベース優先度
TPRI_INI (0)	対象タスクの初期優先度					
数値 (1~15) <sup>注2</sup>	対象タスクのベース優先度					

**注 1** 優先度継承等の優先度制御機構は対応していないため、ベース優先度と現在優先度は常に同じです。

**注 2.**  $\mu$ ITRON4.0 仕様では、タスクの優先度の範囲は 1~16 です。

**機能**

tskid で指定されたタスクのベース優先度を、tskpri で指定される値に変更します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (tskpriが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (tskidが不正、あるいは使用できない) 割り込みハンドラからTSK_SELFを指定した
E_CTX	-25	CPUロック状態で実行した
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー (対象タスクがDORMANT状態)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象タスクが未登録)

**制限事項 ★**

TA\_TFIFO 属性のオブジェクトで待ち状態のタスクに対して chg\_pri を発行した場合、対象タスクのオブジェクト待ち順位が最低になります。  $\mu$ ITRON(ver4.03)仕様では待ち順位に変更はありません。

**get\_pri****概要**

タスク優先度の参照

**C 言語形式**

```
ER get_pri(ID tskid, PRI *p_tskpri);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明				
I	ID tskid	タスクのID <table border="1" data-bbox="606 739 1404 828"> <tr> <td>TSK_SELF (0)</td> <td>自タスクID</td> </tr> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象タスクID</td> </tr> </table>	TSK_SELF (0)	自タスクID	数値 (1~64)	対象タスクID
TSK_SELF (0)	自タスクID					
数値 (1~64)	対象タスクID					
O	PRI *p_tskpri	対象タスクの現在優先度				

**機能**

tskid で指定されたタスクの現在優先度を参照し、p\_tskpri に返します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	p_tskpriにNULLポインタを指定した
E_ID	-18	不正ID番号 (tskidが不正、あるいは使用できない) 割り込みハンドラからTSK_SELFを指定した
E_CTX	-25	CPUロック状態で実行した
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー (対象タスクがDORMANT状態)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象タスクが未登録)

## 4.2 タスク付属同期機能

タスク付属同期機能として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.3 タスク付属同期機能

サービスコール名	機能	発行有効範囲
slp_tsk	起床待ち	タスク
tslp_tsk	起床待ち (タイムアウトあり)	タスク
wup_tsk	タスクの起床	タスク、非タスク
iwup_tsk	タスクの起床	非タスク
can_wup	タスク起床要求のキャンセル	タスク、非タスク
rel_wai	待ち状態の強制解除	タスク、非タスク
irel_wai	待ち状態の強制解除	非タスク

タスク付属同期機能の仕様を以下に示します。

表4.4 タスク付属同期機能の仕様

項番	項目	内容
1	タスクの起床要求キューイング数	63

**slp\_tsk****概要**

タスク起床待ち

**C 言語形式**

```
ER slp_tsk(void);
```

**パラメータ**

なし

**機能**

自タスクを **RUNNING** 状態から起床待ち状態へと遷移させます。

ただし、本サービスコールを発行した際、自タスクの起床要求がキューイングされていた（起床要求キューイング数が 0x0 以外）場合には、状態操作処理は行わず、起床要求キューイング数から 0x1 を減算し実行を継続します。

slp\_tsk()は、tslp\_tsk(TMO\_FEVR)と同一です。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除（待ち状態の間にrel_waiを受け付け）

**tslp\_tsk****概要**

タスク起床待ち (タイムアウトあり)

**C 言語形式**

```
ER tslp_tsk(TMO tmout);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明
I	TMO tmout	タイムアウト指定 (単位はms)
		TMO_FEVR (-1) 永久待ち (slp_tsk()と同等の処理)
		TMO_POL(0) ポーリング
		数値 待ち時間

**機能**

自タスクを **RUNNING** 状態から起床待ち状態へと遷移させます。

ただし、本サービスコールを発行した際、自タスクの起床要求がキューイングされていた (起床要求キューイング数が 0x0 以外) 場合には、状態操作処理は行わず、起床要求キューイング数から 0x1 を減算し実行を継続します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (tmoutが不正)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_TMOUT	-50	タイムアウト

## wup\_tsk / iwup\_tsk

## 概要

タスクの起床

## C 言語形式

```
ER wup_tsk(ID tskid);
```

```
ER iwup_tsk(ID tskid);
```

## パラメータ

I/O	パラメータ	説明				
I	ID tskid	タスクのID <table border="1" data-bbox="614 779 1401 862"> <tr> <td>TSK_SELF (0)</td> <td>自タスクID</td> </tr> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象タスクID</td> </tr> </table>	TSK_SELF (0)	自タスクID	数値 (1~64)	対象タスクID
TSK_SELF (0)	自タスクID					
数値 (1~64)	対象タスクID					

## 機能

tskid で指定されるタスクを起床待ち状態から READY 状態に遷移させます。

ただし、本サービスコールを発行した際、対象タスクが起床待ち状態以外の場合には、状態操作処理は行わず、起床要求キューイング数に 0x1 を加算します。

起床要求キューイング数の最大値を超える起床要求を行った場合は、エラー (E\_QOVR) となります。

**備考 起床要求キューイング数の最大値は 63 です。**

## 戻り値

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (tskidが不正あるいは使用できない) 割り込みハンドラからTSK_SELFを指定した
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した タスクから実行した(iwup_tskのみ)
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー (対象タスクがDORMANT状態)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象タスクが未登録)
E_QOVR	-43	キューイングオーバフロー (起床要求回数が63回を超えた)



**can\_wup****概要**

タスク起床要求のキャンセル

**C 言語形式**

```
ER_UINT can_wup(ID tskid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明	
I	ID tskid	タスクのID	
		TSK_SELF (0)	自タスクID
		数値 (1~64)	対象タスクID

**機能**

tskid で指定されるタスクに対してキューイングされている起床要求をキャンセル (起床要求キューイング数を0にクリア) し、キューイングされていた起床要求の回数を返します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
-	0または 正の整数	キューイングされていた起床要求回数
E_ID	-18	不正ID番号 (tskidが不正あるいは使用できない) 割り込みハンドラからTSK_SELFを指定した
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー (対象タスクがDORMANT状態)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象タスクが未登録)

**rel\_wai / irel\_wai****概要**

待ち状態の強制解除

**C 言語形式**

ER rel\_wai(ID tskid);

ER irel\_wai(ID tskid);

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID tskid	タスクのID <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象タスクID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象タスクID
数値 (1~64)	対象タスクID			

**機能**

tskid で指定されたタスクの WAITING 状態（起床待ち状態、セマフォ待ち状態、イベントフラグ待ち状態、メッセージ待ち状態）を強制的に解除します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (tskidが不正あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した タスクから実行した(irel_waiのみ)
E_OBJ	-41	オブジェクト状態エラー (対象タスクがWAITING状態でない)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象タスクが未登録)

### 4.3 同期通信機能 (セマフォ)

同期通信機能 (セマフォ) として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.5 同期通信機能 (セマフォ)

サービスコール名	機能	発行有効範囲
del_sem	セマフォの削除	タスク
wai_sem	セマフォ資源の獲得	タスク
pol_sem	セマフォ資源の獲得 (ポーリング)	タスク、非タスク
twai_sem	セマフォ資源の獲得 (タイムアウトあり)	タスク
sig_sem	セマフォ資源の返却	タスク、非タスク
isig_sem	セマフォ資源の返却	非タスク

セマフォ機能の仕様を以下に示します。

表4.6 セマフォ機能の仕様

項番	項目	内容
1	セマフォID	1~128 (ミューテックスと合わせて)
2	セマフォの最大資源数	31
3	サポート属性	TA_TFIFO: 待ちタスクのキューイングはFIFO TA_TPRI: 待ちタスクのキューイングは優先度順

**del\_sem****概要**

セマフォの削除

**C 言語形式**

```
ER del_sem(ID semid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID semid	セマフォのID <table border="1" data-bbox="606 739 1396 784"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象セマフォID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象セマフォID
数値 (1~128)	対象セマフォID			

**機能**

semid で指定された ID を持つセマフォを削除します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (semidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成

**wai\_sem****概要**

セマフォ資源の獲得

**C 言語形式**

```
ER wai_sem(ID semid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID semid	セマフォのID		
		<table border="1"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象セマフォID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象セマフォID
数値 (1~128)	対象セマフォID			

**機能**

semid で指定されるセマフォから、資源を 1 つ獲得します。

対象セマフォの資源数が 0 の場合は、自タスクをセマフォ待ち状態に遷移させます。

wai\_sem(semid)は twai\_sem(semid, TMO\_FEVR)と同一です。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (semidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除 (待ち状態の間に対象セマフォが削除)

**pol\_sem****概要**

セマフォ資源の獲得 (ポーリング)

**C 言語形式**

```
ER pol_sem(ID semid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID semid	セマフォのID		
		<table border="1"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象セマフォID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象セマフォID
数値 (1~128)	対象セマフォID			

**機能**

semid で指定されるセマフォから、資源を 1 つ獲得します。

対象セマフォの資源数が 0 の場合は、自タスクをセマフォ待ち状態には移行させず、ポーリング失敗となります。

pol\_sem(semid)は twai\_sem(semid, TMO\_POL)と同一です。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (semidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_TMOU	-50	ポーリング失敗

**twai\_sem**

**概要**

セマフォ資源の獲得 (タイムアウトあり)

**C 言語形式**

ER twai\_sem(ID semid, TMO tmout);

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明						
I	ID semid	セマフォのID <table border="1"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象セマフォID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象セマフォID				
数値 (1~128)	対象セマフォID							
I	TMO tmout	タイムアウト指定 (単位はms) <table border="1"> <tr> <td>TMO_POL (0)</td> <td>ポーリング (pol_sem()と同等の処理となる)</td> </tr> <tr> <td>TMO_FEVR (-1)</td> <td>永久待ち (wai_sem()と同等の処理となる)</td> </tr> <tr> <td>数値</td> <td>待ち時間</td> </tr> </table>	TMO_POL (0)	ポーリング (pol_sem()と同等の処理となる)	TMO_FEVR (-1)	永久待ち (wai_sem()と同等の処理となる)	数値	待ち時間
TMO_POL (0)	ポーリング (pol_sem()と同等の処理となる)							
TMO_FEVR (-1)	永久待ち (wai_sem()と同等の処理となる)							
数値	待ち時間							

**機能**

semid で指定されるセマフォから、資源を 1 つ獲得します。  
 対象セマフォの資源数が 0 の場合は、自タスクをセマフォ待ち状態には移行させます。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (tmoutが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (semidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した (TMO_POL指定時は割り込みハンドラから実行可能)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_TMOUT	-50	タイムアウトまたはポーリング失敗
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除 (待ち状態の間に対象セマフォが削除)

## sig\_sem / isig\_sem

### 概要

セマフォ資源の返却

### C 言語形式

```
ER sig_sem(ID semid);
```

```
ER isig_sem(ID semid);
```

### パラメータ

I/O	パラメータ	説明		
I	ID semid	セマフォのID <table border="1" data-bbox="606 779 1401 822"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象セマフォID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象セマフォID
数値 (1~128)	対象セマフォID			

### 機能

semid で指定されるセマフォから、資源を 1 つ返却します。

対象セマフォに対して資源の獲得を待っているタスクがある場合には、待ち行列の先頭タスクを待ち解除します。

### 戻り値

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (semidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した タスクから実行した (isig_semのみ)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成 (対象セマフォが未登録)
E_QOVR	-43	キューイングオーバーフロー (最大資源数(31)を超える返却)



#### 4.4 同期通信機能 (イベントフラグ)

同期通信機能 (イベントフラグ) として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.7 同期通信機能 (イベントフラグ)

サービスコール名	機能	発行有効範囲
del_flg	イベントフラグの削除	タスク
set_flg	イベントフラグのセット	タスク、非タスク
iset_flg	イベントフラグのセット	非タスク
clr_flg	イベントフラグのクリア	タスク、非タスク
wai_flg	イベントフラグ待ち	タスク
pol_flg	イベントフラグ待ち (ポーリング)	タスク、非タスク
twai_flg	イベントフラグ待ち (タイムアウトあり)	タスク

イベントフラグ機能の仕様を以下に示します。

表4.8 イベントフラグ機能の仕様

項番	項目	内容
1	イベントフラグID	1~64
2	イベントフラグのビット数	16ビット
3	サポート属性	TA_TFIFO: 待ちタスクのキューイングはFIFO TA_TPRI: 待ちタスクのキューイングは優先度順 TA_WMUL: 複数タスクの待ちを許す TA_CLR: 待ち解除時にイベントフラグを0 クリア

**del\_flg****概要**

イベントフラグの削除

**C 言語形式**

```
ER del_flg(ID flgid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID flgid	削除対象のイベントフラグのID番号		
		<table border="1"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象イベントフラグID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象イベントフラグID
数値 (1~64)	対象イベントフラグID			

**機能**

flgid で指定された ID を持つイベントフラグを削除します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (flgidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成

<b>set_flg / iset_flg</b>
---------------------------

**概要**

イベントフラグのセット

**C 言語形式**

ER set\_flg(ID flgid, FLGPTN setptn)

ER iset\_flg(ID flgid, FLGPTN setptn)

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID flgid	セット対象のイベントフラグのID番号 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; margin-top: 5px;"> <tr> <td style="width: 50%; text-align: center;">数値 (1~64)</td> <td style="width: 50%; text-align: center;">対象イベントフラグID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象イベントフラグID
数値 (1~64)	対象イベントフラグID			
I	FLGPTN setptn	セットするビットパターン (下位16bitが有効)		

**機能**

flgid で指定されたイベントフラグに対して、setptn で指定されたビットパターンをセットします。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (setptnが不正、bit16以上に1指定)
E_ID	-18	不正ID番号 (flgidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した タスクから実行した (iset_flgのみ)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成

**clr\_flg****概要**

イベントフラグのクリア

**C 言語形式**

```
ER clr_flg(ID flgid, FLGPTN clrptn)
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID flgid	クリア対象のイベントフラグのID番号 <table border="1" data-bbox="606 739 1396 784"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象イベントフラグID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象イベントフラグID
数値 (1~64)	対象イベントフラグID			
I	FLGPTN clrptn	クリアするビットパターン (下位16bitが有効)		

**機能**

flgid で指定されたイベントフラグに対して、clrptn の対応するビットが 0 になっているビットをクリアします。

set\_flg サービスコールと異なり、clrptn の bit16 以上に 1 がセットされていてもエラーにはなりません。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (flgidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成

**wai\_flg****概要**

イベントフラグ待ち

**C 言語形式**

ER wai\_flg(ID flgid, FLGPTN waiptn, MODE wfmode, FLGPTN \*p\_flgptn)

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明				
I	ID flgid	待ち対象のイベントフラグのID番号 <table border="1"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象イベントフラグID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象イベントフラグID		
数値 (1~64)	対象イベントフラグID					
I	FLGPTN waiptn	待ちビットパターン (下位16bitが有効) (bit16以上に1を指定、あるいは0x0000を指定するとエラー)				
I	MODE wfmode	待ちモード <table border="1"> <tr> <td>TWF_ANDW (0)</td> <td>イベントフラグのAND待ち</td> </tr> <tr> <td>TWF_ORW (1)</td> <td>イベントフラグのOR待ち</td> </tr> </table>	TWF_ANDW (0)	イベントフラグのAND待ち	TWF_ORW (1)	イベントフラグのOR待ち
TWF_ANDW (0)	イベントフラグのAND待ち					
TWF_ORW (1)	イベントフラグのOR待ち					
O	FLGPTN *p_flgptn	待ち解除時のビットパターン格納領域へのポインタ				

**機能**

flgid で指定されるイベントフラグのビットパターンが、waiptn と wfmode で指定される待ち条件を満たすのを待ちます。

wai\_flg(~)は、twai\_flg(~, TMO\_FEVR)と同一です。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (waiptnが不正、あるいはwfmodeが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (flgidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除 (待ち状態の間に対象イベントフラグが削除)

**pol\_flg**

**概要**

イベントフラグ待ち (ポーリング)

**C 言語形式**

ER pol\_flg(ID flgid, FLGPTN waiptn, MODE wfmode, FLGPTN \*p\_flgptn)

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明				
I	ID flgid	待ち対象のイベントフラグのID番号 <table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 50%;">数値 (1~64)</td> <td style="width: 50%;">対象イベントフラグID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象イベントフラグID		
数値 (1~64)	対象イベントフラグID					
I	FLGPTN waiptn	待ちビットパターン (下位16bitが有効) (bit16以上に1を指定、あるいは0x0000を指定するとエラー)				
I	MODE wfmode	待ちモード <table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 50%;">TWF_ANDW (0)</td> <td style="width: 50%;">イベントフラグのAND待ち</td> </tr> <tr> <td style="width: 50%;">TWF_ORW (1)</td> <td style="width: 50%;">イベントフラグのOR待ち</td> </tr> </table>	TWF_ANDW (0)	イベントフラグのAND待ち	TWF_ORW (1)	イベントフラグのOR待ち
TWF_ANDW (0)	イベントフラグのAND待ち					
TWF_ORW (1)	イベントフラグのOR待ち					
O	FLGPTN *p_flgptn	待ち解除時のビットパターン格納領域へのポインタ				

**機能**

flgid で指定されるイベントフラグのビットパターンが、waiptn と wfmode で指定される待ち条件を満たしているかどうかをポーリングします。

pol\_flg(~)は、twai\_flg(~, TMO\_POL)と同一です。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (waiptnが不正、あるいはwfmodeが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (flgidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_TMOU	-50	ポーリング失敗

**twai\_flg****概要**

イベントフラグ待ち (タイムアウトあり)

**C 言語形式**

ER twai\_flg(ID flgid, FLGPTN waiptn, MODE wfmode, FLGPTN \*p\_flgptn, TMO tmout)

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明						
I	ID flgid	待ち対象のイベントフラグのID番号 <table border="1"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象イベントフラグID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象イベントフラグID				
数値 (1~64)	対象イベントフラグID							
I	FLGPTN waiptn	待ちビットパターン (下位16bitが有効) (bit16以上に1を指定、あるいは0x0000を指定するとエラー)						
I	MODE wfmode	待ちモード <table border="1"> <tr> <td>TWF_ANDW (0)</td> <td>イベントフラグのAND待ち</td> </tr> <tr> <td>TWF_ORW (1)</td> <td>イベントフラグのOR待ち</td> </tr> </table>	TWF_ANDW (0)	イベントフラグのAND待ち	TWF_ORW (1)	イベントフラグのOR待ち		
TWF_ANDW (0)	イベントフラグのAND待ち							
TWF_ORW (1)	イベントフラグのOR待ち							
O	FLGPTN *p_flgptn	待ち解除時のビットパターン格納領域へのポインタ						
I	TMO tmout	タイムアウト指定 (単位はms) <table border="1"> <tr> <td>TMO_POL (0)</td> <td>ポーリング (pol_flg()と同等の処理となる)</td> </tr> <tr> <td>TMO_FEVR (-1)</td> <td>永久待ち (wai_flg()と同等の処理となる)</td> </tr> <tr> <td>数値</td> <td>待ち時間</td> </tr> </table>	TMO_POL (0)	ポーリング (pol_flg()と同等の処理となる)	TMO_FEVR (-1)	永久待ち (wai_flg()と同等の処理となる)	数値	待ち時間
TMO_POL (0)	ポーリング (pol_flg()と同等の処理となる)							
TMO_FEVR (-1)	永久待ち (wai_flg()と同等の処理となる)							
数値	待ち時間							

**機能**

flgid で指定されるイベントフラグのビットパターンが、waiptn と wfmode で指定される待ち条件を満たすのを待ちます。\*p\_flgptn には、条件成立時のイベントフラグのビットパターンを返します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (waiptnが不正)
E_ID	-18	不正ID番号
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した (TMO_POL指定時は割り込みハンドラから実行可能)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_TMOUT	-50	タイムアウト、またはポーリング失敗
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除 (待ち状態の間に対象イベントフラグが削除)

## 4.5 同期通信機能（メールボックス）

同期通信機能（メールボックス）として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.9 同期通信機能（メールボックス）

サービスコール名	機能	発行有効範囲
del_mbx	メールボックスの削除	タスク
snd_mbx	メールボックスへの送信	タスク、非タスク
isnd_mbx	メールボックスへの送信	非タスク
rcv_mbx	メールボックスからの受信	タスク
prcv_mbx	メールボックスからの受信（ポーリング）	タスク、非タスク
trcv_mbx	メールボックスからの受信（タイムアウトあり）	タスク

メールボックス機能の仕様を以下に示します。

表4.10 メールボックス機能の仕様

項番	項目	内容
1	メールボックスID	1~64
2	メッセージ優先度	1~7
3	メッセージのキューイング数	192
4	サポート属性	TA_TFIFO：待ちタスクのキューイングはFIFO TA_TPRI：待ちタスクのキューイングは優先度順 TA_MFIFO：メッセージのキューイングはFIFO TA_MPRI：メッセージのキューイングは優先度順（制限事項あり）



**del\_mbx****概要**

メールボックスの削除

**C 言語形式**

```
ER del_mbx(ID mbxid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID mbxid	削除対象のメールボックスのID番号		
		<table border="1"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象メールボックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象メールボックスID
数値 (1~64)	対象メールボックスID			

**機能**

mbxid で指定された ID を持つメールボックスを削除します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (mbxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成

## snd\_mbx / isnd\_mbx

### 概要

メールボックスへの送信

### C 言語形式

```
ER snd_mbx(ID mbxid, T_MSG *pk_msg);
```

```
ER isnd_mbx(ID mbxid, T_MSG *pk_msg);
```

### パラメータ

I/O	パラメータ	説明		
I	ID mbxid	送信対象のメールボックスのID番号 <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象メールボックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象メールボックスID
数値 (1~64)	対象メールボックスID			
I	T_MSG *pk_msg	メールボックスへ送信するメッセージパケットの先頭アドレス		

### 機能

mbxid で指定されるメールボックスに、pk\_msg を先頭アドレスとするメッセージを送信します。

戻り値の E\_RSATR は本サービスコールの実装依存で追加したエラーコードです。ユーティリティ関数の hwos\_set\_mpri\_operation で TA\_MPRI 属性の使用を禁止したメールボックスへメッセージパケットを送信すると E\_RSATR が返ります。

### 戻り値

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_RSATR	-11	hwos_set_mpri_operation関数でHWOS_DISABLE_MPRIを指定時に、TA_MPRI属性で生成したメールボックスへメッセージを送信した
E_PAR	-17	パラメータエラー (pk_msgが不正、あるいはメッセージプライオリティが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (mbxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した タスクから実行した (isnd_mbxのみ)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_QOVR	-43	キューイングオーバーフロー(メッセージのキューイング数が最大値(192)を超えた)

**rcv\_mbx****概要**

メールボックスからの受信

**C 言語形式**

```
ER rcv_mbx(ID mbxid, T_MSG **ppk_msg);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID mbxid	受信対象のメールボックスのID番号 <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象メールボックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象メールボックスID
数値 (1~64)	対象メールボックスID			
O	T_MSG **ppk_msg	メールボックスから受信したメッセージパケットの先頭アドレス格納領域へのポインタ		

**機能**

mbxid で指定されるメールボックスからメッセージを受信し、その先頭番地を ppk\_msg に返す。  
 対象メールボックスにメッセージがない場合は、自タスクをメッセージ待ち状態に移行させます。  
 rcv\_mbx(~)は、trcv\_mbx(~, TMO\_FEVR)と同一です。

戻り値の E\_RSATR は本サービスコールの実装依存で追加したエラーコードです。ユーティリティ関数の hwos\_set\_mpri\_operation で TA\_MPRI 属性の使用を禁止したメールボックスからメッセージパケットを受信すると E\_RSATR が返ります。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_RSATR	-11	hwos_set_mpri_operation関数でHWOS_DISABLE_MPRIを指定時に、TA_MPRI属性で生成したメールボックスからメッセージを受信した
E_PAR	-17	パラメータエラー (ppk_msgが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (mbxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除 (待ち状態の間に対象メールボックスが削除された)

**prcv\_mbx**

**概要**

メールボックスからの受信 (ポーリング)

**C 言語形式**

ER prcv\_mbx(ID mbxid, T\_MSG \*\*ppk\_msg);

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID mbxid	受信対象のメールボックスのID番号 <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象メールボックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象メールボックスID
数値 (1~64)	対象メールボックスID			
O	T_MSG **ppk_msg	メールボックスから受信したメッセージパケットの先頭アドレス格納領域へのポインタ		

**機能**

mbxid で指定されるメールボックスからメッセージを受信し、その先頭番地を ppk\_msg に返す。  
 対象メールボックスにメッセージがない場合は、自タスクをメッセージ待ち状態には移行させず、ポーリング失敗となります。

prcv\_mbx(~)は、trcv\_mbx(~, TMO\_POL)と同一です。

戻り値の E\_RSATR は本サービスコールの実装依存で追加したエラーコードです。ユーティリティ関数の hwos\_set\_mpri\_operation で TA\_MPRI 属性の使用を禁止したメールボックスからメッセージパケットを受信すると E\_RSATR が返ります。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_RSATR	-11	hwos_set_mpri_operation関数でHWOS_DISABLE_MPRIを指定時に、TA_MPRI属性で生成したメールボックスからメッセージを受信 (ポーリング) した
E_PAR	-17	パラメータエラー (ppk_msgが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (mbxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態から実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_TMOU	-50	ポーリング失敗

**制限事項**

ディスパッチ禁止状態から実行できません。

戻り値は E\_CTX になります。

**trcv\_mbx**

**概要**

メールボックスからの受信 (タイムアウトあり)

**C 言語形式**

ER trcv\_mbx(ID mbxid, T\_MSG \*\*ppk\_msg, TMO tmout);

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明						
I	ID mbxid	受信対象のメールボックスのID番号 <table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td>数値 (1~64)</td> <td>対象メールボックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~64)	対象メールボックスID				
数値 (1~64)	対象メールボックスID							
O	T_MSG **ppk_msg	メールボックスから受信したメッセージパケットの先頭アドレス格納領域へのポインタ						
I	TMO tmout	タイムアウト指定 (単位はms) <table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td>TMO_POL (0)</td> <td>ポーリング (prcv_mbx ()と同等の処理となる)</td> </tr> <tr> <td>TMO_FEVR (-1)</td> <td>永久待ち (rcv_mbx()と同等の処理となる)</td> </tr> <tr> <td>数値</td> <td>待ち時間</td> </tr> </table>	TMO_POL (0)	ポーリング (prcv_mbx ()と同等の処理となる)	TMO_FEVR (-1)	永久待ち (rcv_mbx()と同等の処理となる)	数値	待ち時間
TMO_POL (0)	ポーリング (prcv_mbx ()と同等の処理となる)							
TMO_FEVR (-1)	永久待ち (rcv_mbx()と同等の処理となる)							
数値	待ち時間							

**機能**

mbxid で指定されるメールボックスからメッセージを受信し、その先頭番地を ppk\_msg に返す。  
 対象メールボックスにメッセージがない場合は、自タスクをメッセージ待ち状態に移行させます。  
 戻り値の E\_RSATR は本サービスコールの実装依存で追加したエラーコードです。ユーティリティ関数の hwos\_set\_mpri\_operation で TA\_MPRI 属性の使用を禁止したメールボックスからメッセージパケットを受信すると E\_RSATR が返ります。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_RSATR	-11	hwos_set_mpri_operation関数でHWOS_DISABLE_MPRIを指定時に、TA_MPRI属性で生成したメールボックスからメッセージを受信 (タイムアウトあり) した
E_PAR	-17	パラメータエラー (ppk_msgが不正、あるいはtmoutが不正)
E_ID	-18	不正ID番号 (mbxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_TMOUT	-50	タイムアウト、またはポーリング失敗
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除 (待ち状態の間に対象メールボックスが削除)

**制限事項**

ディスパッチ禁止状態から実行できません。(ポーリング指定時も含まます)  
 戻り値は E\_CTX になります。

## 4.6 拡張同期通信機能 (ミューテックス)

拡張同期通信機能 (ミューテックス) として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.11 拡張同期通信機能 (ミューテックス)

サービスコール名	機能	発行有効範囲
del_mtx	ミューテックスの削除	タスク
loc_mtx	ミューテックスのロック	タスク
ploc_mtx	ミューテックスのロック (ポーリング)	タスク
tloc_mtx	ミューテックスのロック (タイムアウトあり)	タスク
unl_mtx	ミューテックスのロック解除	タスク

ミューテックス機能の仕様を以下に示します。

表4.12 ミューテックス機能の仕様

項番	項目	内容
1	ミューテックスID	1~128 (セマフォと合わせて)
2	サポート属性	TA_TFIFO: 待ちタスクのキューイングはFIFO TA_TPRI: 待ちタスクのキューイングは優先度順

**del\_mtx****概要**

ミューテックスの削除

**C 言語形式**

```
ER del_mtx(ID mtxid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明
I	ID mtxid	削除対象のミューテックスのID
		数値 (1~128)   対象ミューテックスID

**機能**

mtxid で指定された ID を持つミューテックスを削除します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (mtxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成

**loc\_mtx****概要**

ミューテックスのロック

**C 言語形式**

```
ER loc_mtx(ID mtxid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID mtxid	ロック対象のミューテックスのID <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象ミューテックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象ミューテックスID
数値 (1~128)	対象ミューテックスID			

**機能**

mtxid で指定されるミューテックスをロックします。

対象ミューテックスが他のタスクにロックされている場合は、自タスクをミューテックス待ち状態に移行させます。

loc\_mtx(mtxid)は、tloc\_mtx(mtxid, TMO\_FEVR)と同一です。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (mtxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した
E_ILUSE	-28	サービスコール不正使用 (既に自タスクがロックしている)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除 (待ち状態の間にrel_waiを受け付け)
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除 (待ち状態の間に対象ミューテックスが削除)



**ploc\_mtx****概要**

ミューテックスのロック (ポーリング)

**C 言語形式**

```
ER ploc_mtx(ID mtxid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID mtxid	ロック対象のミューテックスのID <table border="1" data-bbox="614 745 1396 788"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象ミューテックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象ミューテックスID
数値 (1~128)	対象ミューテックスID			

**機能**

mtxid で指定されるミューテックスをロックします。

対象ミューテックスが他のタスクにロックされている場合は、自タスクをミューテックス待ち状態には移行させず、ポーリング失敗となります。

ploc\_mtx(mtxid)は、tloc\_mtx(mtxid, TMO\_POL)と同一です。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (mtxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した
E_ILUSE	-28	サービスコール不正使用 (既に自タスクがロックしている)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_TMOUT	-50	ポーリング失敗

**tloc\_mtx****概要**

ミューテックスのロック（タイムアウトあり）

**C 言語形式**

```
ER tloc_mtx(ID mtxid, TMO tmout);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明						
I	ID mtxid	ロック対象のミューテックスのID <table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td>数値（1～128）</td> <td>対象ミューテックスID</td> </tr> </table>	数値（1～128）	対象ミューテックスID				
数値（1～128）	対象ミューテックスID							
I	TMO tmout	タイムアウト指定（単位はms） <table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td>TMO_POL (0)</td> <td>ポーリング（ploc_mtx()と同等の処理となる）</td> </tr> <tr> <td>TMO_FEVR (-1)</td> <td>永久待ち（loc_mtx()と同等の処理となる）</td> </tr> <tr> <td>数値</td> <td>待ち時間</td> </tr> </table>	TMO_POL (0)	ポーリング（ploc_mtx()と同等の処理となる）	TMO_FEVR (-1)	永久待ち（loc_mtx()と同等の処理となる）	数値	待ち時間
TMO_POL (0)	ポーリング（ploc_mtx()と同等の処理となる）							
TMO_FEVR (-1)	永久待ち（loc_mtx()と同等の処理となる）							
数値	待ち時間							

**機能**

mtxid で指定されるミューテックスをロックします。

対象ミューテックスが他のタスクにロックされている場合は、自タスクをミューテックス待ち状態に移行させます。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー（tmoutが不正）
E_ID	-18	不正ID番号（mtxidが不正、あるいは使用できない）
E_CTX	-25	CPUロック状態/ディスパッチ禁止状態/割り込みハンドラから実行した（ディスパッチ禁止状態でもTMO_POL指定時は実行可能）
E_ILUSE	-28	サービスコール不正使用（既に自タスクがロックしている）
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成
E_RLWAI	-49	待ち状態の強制解除（待ち状態の間にrel_waiを受け付け）
E_TMOUT	-50	タイムアウト
E_DLT	-51	待ちオブジェクトの削除（待ち状態の間に対象ミューテックスが削除）

**unl\_mtx****概要**

ミューテックスのロック解除

**C 言語形式**

```
ER unl_mtx(ID mtxid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明		
I	ID mtxid	ロック解除対象のミューテックスのID <table border="1" data-bbox="614 745 1396 784"> <tr> <td>数値 (1~128)</td> <td>対象ミューテックスID</td> </tr> </table>	数値 (1~128)	対象ミューテックスID
数値 (1~128)	対象ミューテックスID			

**機能**

mtxid で指定されるミューテックスをロック解除します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_ID	-18	不正ID番号 (mtxidが不正、あるいは使用できない)
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した
E_ILUSE	-28	サービスコール不正使用 (対象ミューテックスをロックしていない)
E_NOEXS	-42	オブジェクト未生成

**制限事項**

ミューテックスをロックしたままタスク終了 (ext\_tsk や ter\_tsk) した場合、本来の仕様ではミューテックスのロック解除処理が行われますが、ハードウェアリアルタイム OS では行われません。必ずロック解除してからタスクを終了してください。

## 4.7 システム時刻管理

システム時刻管理機能として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.13 システム時刻管理機能

サービスコール名	機能	発行有効範囲
set_tim	システム時刻の設定	タスク、非タスク
get_tim	システム時刻の参照	タスク、非タスク

システム時刻管理の仕様を以下に示します。

表4.14 システム時刻管理の仕様

項番	項目	内容
1	システム時刻値	符号なし32 ビット
2	システム時刻の単位*	デフォルト1 [ms] (10[us]~100[ms]で1[us]単位で設定可能) ★
3	システム時刻初期値 (初期起動時)	H'00000000

\* : Tick Time の事。HW-RTOS のセットアップ前に hwos\_set\_tick\_time 関数をコールする事で変更可能

**set\_tim****概要**

システム時刻の設定

**C 言語形式**

```
ER set_tim(SYSTIM *p_system);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明
I	SYSTIM *p_system	システム時刻に設定する時刻情報へのポインタ

**機能**

現在のシステム時刻を p\_system で指定される時刻に設定します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (p_systemが不正)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した

**get\_tim****概要**

システム時刻の参照

**C 言語形式**

```
ER get_tim(SYSTIM *p_system);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明
O	SYSTIM *p_system	現在のシステム時刻情報格納領域へのポインタ

**機能**

現在のシステム時刻を呼び出し、p\_system に返します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (p_systemが不正)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した

## 4.8 システム状態管理機能

システム状態管理機能として提供しているサービスコールの一覧を示します。

表4.15 システム状態管理機能

サービスコール名	機能	発行有効範囲
rot_rdq	タスク優先順位の回転	タスク、非タスク
irotd_rdq	タスク優先順位の回転	非タスク
get_tid	実行状態のタスクIDの参照	タスク、非タスク
iget_tid	実行状態のタスクIDの参照	非タスク
loc_cpu	CPUロック状態への移行	タスク
unl_cpu	CPUロック状態の解除	タスク
sns_loc	CPUロック状態の参照	タスク、非タスク
dis_dsp	ディスパッチの禁止	タスク
ena_dsp	ディスパッチの許可	タスク

**rot\_rdq / irot\_rdq****概要**

タスク優先順位の回転

**C 言語形式**

```
ER rot_rdq(PRI tskpri);
```

```
ER irot_rdq(PRI tskpri);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明				
I	PRI tskpri	優先順位を回転する対象の優先度 <table border="1" data-bbox="614 784 1404 864"> <tr> <td>TPRI_SELF (0)</td> <td>自タスクのベース優先度を対象優先度とする</td> </tr> <tr> <td>数値 (1~15)</td> <td>優先順位を回転する対象の優先度</td> </tr> </table>	TPRI_SELF (0)	自タスクのベース優先度を対象優先度とする	数値 (1~15)	優先順位を回転する対象の優先度
TPRI_SELF (0)	自タスクのベース優先度を対象優先度とする					
数値 (1~15)	優先順位を回転する対象の優先度					

**機能**

tskpri で指定される優先度のタスクの優先順位を回転します。具体的には、tskpri で指定された優先度に対応したレディキューの先頭タスクを最後尾につなぎかえ、次につながれているタスクに実行を切り替えます。

tskpri=TPRI\_SELF (0) を指定すると、自タスクのベース優先度のレディキューを回転します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (tskpriが不正、あるいは割り込みハンドラからTPRI_SELFを指定した)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した タスクから実行した (irot_rdqのみ)



**get\_tid / iget\_tid****概要**

実行状態のタスク ID の参照

**C 言語形式**

```
ER get_tid(ID *p_tskid);
```

```
ER iget_tid(ID *p_tskid);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明
O	ID *p_tskid	実行状態のタスクのID番号

**機能**

実行状態のタスクの ID 番号を参照し、p\_tskid に返します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_PAR	-17	パラメータエラー (p_tskidが不正)
E_CTX	-25	CPUロック状態から実行した タスクから実行した (iget_tidのみ)

**制限事項**

アイドルタスク実行中に実行した場合、TSK\_NONE(=0)ではなく、アイドルタスクとして定義されたタスクの ID を返します。

## loc\_cpu

### 概要

CPU ロック状態への移行

### C 言語形式

```
ER loc_cpu(void);
```

### パラメータ

なし

### 機能

システム状態を CPU ロック状態へ移行します。CPU ロック状態では、カーネル管理割り込みとタスクのディスパッチが禁止されます。つまり、カーネル管理外割り込みハンドラを除くすべての処理プログラムに対して、排他的に処理を行うことができます。

CPU ロック状態では、発行可能なサービスコールは、loc\_cpu , unl\_cpu , sns\_loc のみに制限されます。

### 戻り値

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_CTX	-25	割り込みハンドラから実行した

### 制限事項

割り込みハンドラから実行できません。

**unl\_cpu****概要**

CPU ロック状態の解除

**C 言語形式**

ER unl\_cpu(void);

**パラメータ**

なし

**機能**

CPU ロック状態を解除します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_CTX	-25	割り込みハンドラから実行した

**制限事項**

割り込みハンドラから実行できません。

**sns\_loc****概要**

CPU ロック状態の参照

**C 言語形式**

```
BOOL sns_loc(void);
```

**パラメータ**

なし

**機能**

CPU ロック状態を獲得します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
TRUE	1	CPUロック状態
FALSE	0	CPU非ロック状態

**dis\_dsp****概要**

ディスパッチの禁止

**C 言語形式**

```
ER dis_dsp(void);
```

**パラメータ**

なし

**機能**

ディスパッチ禁止状態に移行します。

ディスパッチ禁止状態では、タスクのスケジューリングが禁止されるため、他のタスクに対して排他的に処理を行うことができます。

本サービスコールでは、禁止要求のキューイングが行われません。このため、ディスパッチ禁止状態で呼び出された場合には、何も処理は行わず、エラーとしても扱いません。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した

**ena\_dsp****概要**

ディスパッチの許可

**C 言語形式**

ER ena\_dsp(void);

**パラメータ**

なし

**機能**

ディスパッチ許可状態に移行します。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
E_OK	0	正常終了
E_CTX	-25	CPUロック状態/割り込みハンドラから実行した

## 5. オブジェクト静的生成

### 5.1 タスク生成

カーネルにより予約された `static_task_table` 配列にタスク情報を記すことにより、OS 起動時（スタートアップ・ルーチンでの `hwos_setup()`関数実行）にタスクを生成することができます。

`static_task_table` 配列は `TSK_TBL` 構造体にて定義されており、タスク ID と `T_CTSK` 構造体のメンバを羅列するようにして設定することができます。

`tskid` に `TASK_TBL_END` (-1) を設定すると、カーネルはテーブルの最終と見なします。

```
//-----
// Task information
//-----
const TSK_TBL static_task_table[] = {
// CRE_TSK( tskid,      {tskatr      , exinf, task,      itskpri, stksz, stk});
    {ID_TASK_INIT, {TA_HLNG | TA_ACT, 0, (FP)init_task, 1, 0x400, NULL}},
    {ID_TASK_MAIN, {TA_HLNG | TA_ACT, 0, (FP)main_task, 2, 0x400, NULL}},
    {ID_TASK_IDLE, {TA_HLNG | TA_ACT, 0, (FP)idle_task, 15, 0x100, NULL}},
    {TASK_TBL_END, {0, 0, (FP)NULL, 0, 0, NULL}}
};
```

図5.1 `static_task_table` 配列設定例

**注意** 本 OS ではカーネル内にアイドル・タスクを持っていないため、アプリケーション側で定義が必要です。図5.2にアイドル・タスクの定義例を示します。

```
void idle_task(int exinf)
{
    while (1) {
        __NOP();
    }
}
```

図5.2 アイドル・タスク定義例

**注意** 同一プライオリティで複数のタスクを `TA_ACT` 指定で生成した場合、タスクがレディ状態になる順序は配列での定義順にはなりません。レディ状態になる順序を制御するには、`TA_ACT` を指定せずに生成し、`sta_tsk` サービスコールでタスクを起動してください。

タスクは静的生成のみ行えます。システム起動後に動的生成はできません。

また、少なくとも1つ以上のタスクが `TA_ACT` 指定されている必要があります

## 5.2 セマフォ生成

カーネルにより予約された `static_semaphore_table` 配列にセマフォ情報を記すことにより、OS 起動時 (スタートアップ・ルーチンでの `hwos_setup()`関数実行) にセマフォを生成することができます。

`static_semaphore_table` 配列は `SEM_TBL` 構造体にて定義されており、セマフォ ID と `T_CSEM` 構造体のメンバを羅列するようにして設定することができます。

`semid` に `SEMAPHORE_TBL_END` (-1) を設定すると、カーネルはテーブルの最終と見なします。

```
//-----
// Semaphore information
//-----
const SEM_TBL static_semaphore_table[] = {
// CRE_SEM( semid,          {sematr,   isemcnt, maxsem}):
    {ID_APL_SEM1,          {TA_TFIFO, 0,      1}},
    {SEMAPHORE_TBL_END, {0,        0,      0}}
};
```

図5.3 `static_semaphore_table` 配列設定例

## 5.3 イベントフラグ生成

カーネルにより予約された `static_eventflag_table` 配列にイベントフラグ情報を記すことにより、OS 起動時 (スタートアップ・ルーチンでの `hwos_setup()`関数実行) にイベントフラグを生成することができます。

`static_eventflag_table` 配列は `FLG_TBL` 構造体にて定義されており、イベントフラグ ID と `T_CFLG` 構造体のメンバを羅列するようにして設定することができます。

`flgid` に `EVENTFLAG_TBL_END` (-1) を設定すると、カーネルはテーブルの最終と見なします。

```
//-----
// Eventflag information
//-----
const FLG_TBL static_eventflag_table[] = {
// CRE_FLG( flgid,          {flgatr,          iflgptn}):
    {ID_APL_FLG1,          {TA_TFIFO | TA_WMUL | TA_CLR, 0}},
    {EVENTFLAG_TBL_END, {0,                0}}
};
```

図5.4 `static_eventflag_table` 配列設定例

**注意** `TA_WSGL` が指定された場合でも、`TA_WMUL` として動作します。



## 5.4 メールボックス生成

カーネルにより予約された `static_mailbox_table` 配列にメールボックス情報を記すことにより、OS 起動時 (スタートアップ・ルーチンでの `hwos_setup()`関数実行) にメールボックスを生成することができます。

`static_mailbox_table` 配列は `MBX_TBL` 構造体にて定義されており、メールボックス ID と `T_CMBX` 構造体のメンバを羅列するようにして設定することができます。

`mbxid` に `MAILBOX_TBL_END` (-1) を設定すると、カーネルはテーブルの最終と見なします。

```
//-----
// Mailbox information
//-----
const MBX_TBL static_mailbox_table[] = {
// CRE_MBX( mbxid,          {mbxatr,  maxmpri, mprihd}):
    {ID_APL_MBX1,          {TA_TFIFO | TA_MFIFO,  0,          NULL}},
    {MAILBOX_TBL_END, {0,          0,          NULL}}
};
```

図5.5 `static_mailbox_table` 配列設定例

**注意** メールボックスの `TA_MPRI` 属性は、デフォルトでは使用できません。  
 使用する場合は、8 ユーティリティ関数の「`hwos_set_mpri_operation`」を参照してください。

## 5.5 ミューテックス生成

カーネルにより予約された `static_mutex_table` 配列にミューテックス情報を記すことにより、OS 起動時 (スタートアップ・ルーチンでの `hwos_setup()`関数実行) にミューテックスを生成することができます。

`static_mutex_table` 配列は `MBX_TBL` 構造体にて定義されており、ミューテックス ID と `T_CMTX` 構造体のメンバを羅列するようにして設定することができます。

`mtxid` に `MUTEX_TBL_END` (-1) を設定すると、カーネルはテーブルの最終と見なします。

```
//-----
// Mutex information
//-----
const MTX_TBL static_mutex_table[] = {
// CRE_MTX( mtxid,          {mtxatr,  ceilpri});
    {ID_APL_MTX1,          {TA_TFIFO,  0}},
    {MUTEX_TBL_END, {0,          0}}
};
```

図5.6 `static_mutex_table` 配列設定例

**注意** ミューテックスの属性の `TA_INHERIT` または `TA_CEILING` は対応していません。  
 設定された場合は、無視されます。

## 5.6 割り込みハンドラ定義

カーネルにより予約された `static_interrupt_table` 配列に割り込みハンドラ情報を記すことにより、OS 起動時 (スタートアップ・ルーチンでの `hwos_setup()`関数実行) に OS の監視下にある割り込みハンドラを生成することができます。

本定義により生成された割り込みハンドラ内では、OS のサービスコールを発行することができます。

`static_interrupt_table` 配列は `INT_TBL` 構造体にて定義されており、割り込みハンドラ番号と `T_DINH` 構造体のメンバを羅列するようにして設定することができます。

`inhno` に `INT_TBL_END` (`0xFFFFFFFF`) を設定すると、カーネルはテーブルの最終と見なします。

```
//-----  
// Interrupt handler information  
//-----  
const INT_TBL static_interrupt_table[] = {  
// DEF_INH( inhno,      {inhatr,  inthdr}):  
    {INTPZO_IRQn, {TA_HLNG, (FP)int_task}},  
    {INT_TBL_END, {0,      (FP)NULL}}  
};
```

図5.7 `static_interrupt_table` 配列設定例

**注意** OS 監視下にある割り込みの優先度はすべて 15(最低優先度)に設定されます。  
したがって、割り込みの横取り (多重割り込み) は発生しません。

## 6. Hardware ISR

カーネルにより予約された `static_hwisr_table` 配列に Hardware ISR 情報を記すことにより、OS 起動時 (スタートアップ・ルーチンでの `hwos_setup()`関数実行) に Hardware ISR の登録をすることができます。

Hardware ISR は、割り込みが発生したときに、事前に登録しておいたサービスコールをハードウェア・リアルタイム OS が自動実行する機能です。本機能を使用することにより、CPU が割り込み処理を行うオーバーヘッドを削減することができます。

Hardware ISR が実行できるサービスコールは、表1.2にも示したとおり、`set_flg()`、`sig_sem()`、`rel_wai()`、`wup_tsk()` の4種類です。

`static_hwisr_table` 配列は `HWISR_TBL` 構造体にて定義されており、32 個の Hardware ISR を設定することができます。例えば、図6.1の1つ目の設定例では、`INTPZ1` 割り込みが発生したときにハードウェア・リアルタイム OS が自動的に「`set_flg(ID_APL_FLG1, 0x0001);`」サービスコールを発行します。2つ目の設定例では、`INTPZ2` 割り込みが発生したときにハードウェア・リアルタイム OS が自動的に「`wup_tsk(ID_TASK_MAIN);`」サービスコールを発行します。

`inhno` に `HWISR_TBL_END` (`0xFFFFFFFF`) を設定すると、カーネルはテーブルの最終と見なします。

```
//-----  
// Hardware ISR  
//-----  
const HWISR_TBL static_hwisr_table[] = {  
// inhno,          hwisr_syscall, id,          setptn  
  {INTPZ1_IRQn,   HWISR_SET_FLG,  ID_APL_FLG1,  0x0001},  
  {INTPZ2_IRQn,   HWISR_WUP_TSK,  ID_TASK_MAIN,  0},  
  {HWISR_TBL_END, 0,          0,          0}  
};
```

図6.1 static\_hwisr\_table 配列設定例

## 7. 割り込み管理機能

### 7.1 割り込みの種類

割り込みは、カーネル管理割り込みとカーネル管理外割り込みに分類されます。

- **カーネル管理割り込み**  
割り込みハンドラを OS に登録した割り込みと、OS ライブラリが使用する HW-RTOS 割り込みを合わせて、カーネル管理割り込みといいます。  
カーネル管理割り込みハンドラでは、サービス・コールを呼び出すことができます。  
サービス・コール処理中にカーネル管理割り込みが発生した場合、カーネル管理割り込みを受け付け可能となるまで割り込み受理が遅延されます。
- **カーネル管理外割り込み**  
カーネル管理割り込み以外の割り込みをカーネル管理外割り込みといいます。  
カーネル管理外割り込みハンドラでは、サービス・コールを呼び出してはなりません。  
サービス・コール処理中にカーネル管理外割り込みが発生した場合でも、直ちに割り込み要求が受理されるため、カーネル処理に依存しない高速な割り込み応答が可能です。

### 7.2 CPU 例外の扱い

SVCall 例外は、カーネル管理割り込みの扱いとなります。  
それ以外は、カーネル管理外割り込みの扱いとなります。

### 7.3 多重割り込み

カーネル管理割り込みは、優先度をすべて 15 (最低優先度) に設定されます。したがって、割り込みの横取り (多重割り込み) は、発生しません。

### 7.4 割り込みハンドラ

割り込みハンドラは、割り込みが発生した際に起動される割り込み処理専用ルーチンです。  
カーネルは、割り込みハンドラの前に行うべき処理を行った後、割り込みハンドラを起動します。  
割り込みハンドラは、初期化時に登録することができます。「5.6 割り込みハンドラ定義」を参照してください。

## 8. ユーティリティ関数

### rin\_hwos\_get\_version

#### 概要

バージョン情報の取得

#### C 言語形式

```
char *rin_hwos_get_version(uint8_t mode);
```

#### パラメータ

I/O	パラメータ	説明
I	uint8_t mode	出力するバージョンの様式
		0 バージョンのみ
		1 ビルド日時付きバージョン

#### 機能

OS ライブラリのバージョン情報を、パラメータで指定した様式に合わせて取得します。

#### 戻り値

バージョン情報の文字列

## hwos\_set\_mpri\_operation

### 概要

TA\_MPRI 属性の使用設定

### C 言語形式

```
void hwos_set_mpri_operation(int32_t flag);
```

### パラメータ

I/O	パラメータ	説明	
I	int32_t flag	TA_MPRI属性の使用設定	
		HWOS_DISABLE_MPRI (0)	無効 (デフォルト)
		HWOS_ENABLE_MPRI (1)	有効

### 機能

TA\_MPRI 属性の Mailbox の使用有無を選択します。

本 API をコールしない場合は、デフォルトで無効が選択されます。

本 API はメールの送受信を行う前に呼び出す必要があります。メール動作中に本 API を発行した場合の動作は不定ですので、発行しないでください。

TA\_MPRI 属性の Mailbox を使用可能にした場合、Mailbox のキューに 1 つ以上のメッセージが残っている状態で 256 回以上送信 API を発行したとき、E\_QOVR を返します。Mailbox が空になるまで同じエラーを返すため、ユーザーは Mailbox が空になるまで受信する必要があります。

項目	パラメータ	
	HWOS_DISABLE_MPRI	HWOS_ENABLE_MPRI
TA_MPRI 属性の Mailbox生成	成功します	成功します
TA_MPRI 属性の Mailbox へのメール送信	失敗します APIの戻り値 : E_RSATR (-11)	Mailbox にメールが 1 つ以上ある状態でメールの送信を繰り返し行くと 256 回目に API が失敗します。 APIの戻り値 : E_QOVR (-43)
TA_MPRI 属性の Mailbox からのメール受信	失敗します APIの戻り値 : E_RSATR (-11)	成功します
補足	—	APIがE_QOVRを返したときは、Mailbox の中身が空になるまでメール送信は失敗 (E_QOVR) します。

### 戻り値

なし

**hwos\_set\_tick\_time** ★**概要**

Tick Time の設定

**C 言語形式**

```
int32_t hwos_set_tick_time(uint32_t tick_time);
```

**パラメータ**

I/O	パラメータ	説明
I	uint32_t tick_time	HW-RTOSのTick Timeを[ $\mu$ s]単位で指定します。 指定可能な範囲は10 ~100000 (10[ $\mu$ s]~100[ms]) になります。

**機能**

HW-RTOS の Tick Time を設定します。

本 API は HW-RTOS のセットアップ前 (hwos\_setup 関数コール前) に呼び出してください。

本 API をコールしない場合、又は無効なパラメータが指定されたときは、HW-RTOS の Tick Time は 1[ms] になります。

**戻り値**

マクロ	数値	意味
TRUE	1	HW-RTOSのTick Time の設定が成功
FALSE	0	HW-RTOSのTick Time の設定が失敗 (パラメータが不正)

**注意事項**

HW-RTOS のセットアップ完了後は、本 API を呼び出し戻り値に TRUE が返されても、Tick Time の変更は行われません。

## 9. 開発ツール依存設定

本章では、開発ツール毎の差分について説明します。  
 ARM と IAR では、スタートアップ中にコンパイラが用意しているライブラリを使用しています。

### 9.1 ARM

#### 9.1.1 スタートアップ

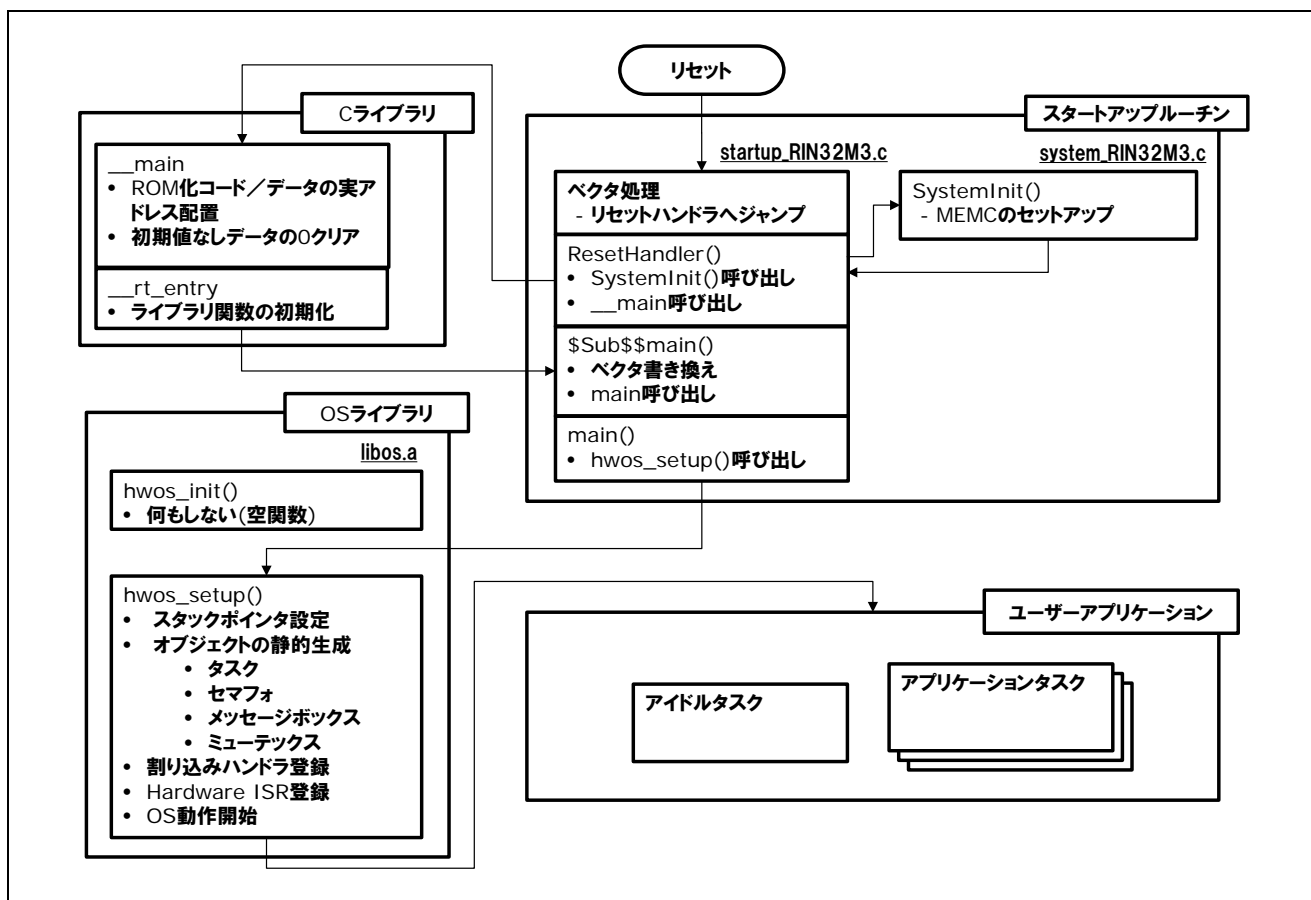


図9.1 ARM 使用時のスタートアップ・ルーチン



### 9.1.2 スタック領域

OS 起動時 (hwos\_setup 実行後) のスタック領域の状態を以下に示します。図中の矢印は、ポインタの進行方向を示しています。

OS ライブラリは、MSP と PSP の2つのスタックポインタを使用しており、ARM コンパイラの場合、MSP と PSP は別々の領域で使用します。また、MSP はヒープ領域と共用のスタック領域で使用されます。

PSP は通常のタスク処理、MSP は割り込み等のタスク以外の処理で使用されます。PSP の初期値は、最初に起動するタスクのスタックポインタになります。タスクのディスパッチ時に、遷移先タスクのスタック領域終端に PSP を切り替えて使用します。

OS ライブラリは、セクションの先頭/最終アドレス値を得るために、下記のセクションのシンボルを参照しています。リンカ設定ファイル (\*.ld) に、同じセクション名で定義するようにしてください。

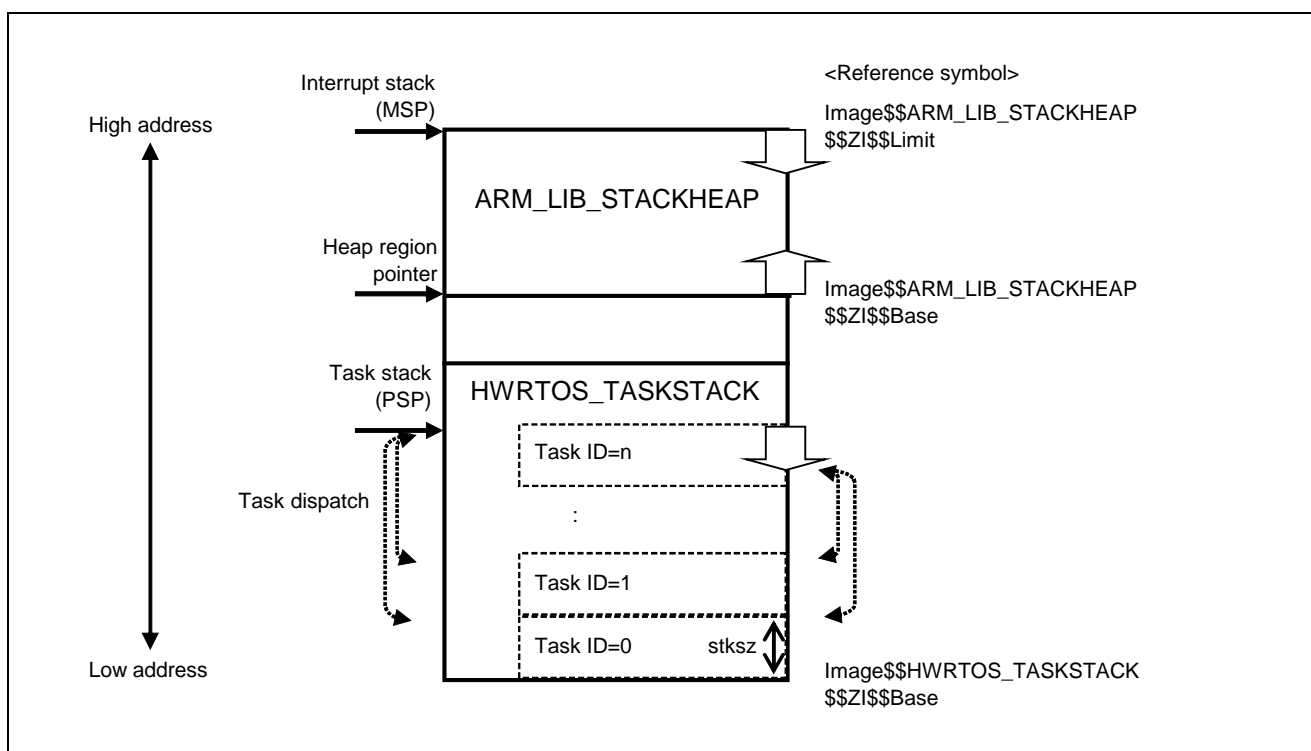


図9.2 OS 起動時のスタック領域(ARM 使用時)

### 9.1.3 コンパイル・オプション

OS ライブラリ生成時のコンパイル・オプションを以下に示します。

<pre>--cpu=Cortex-M3 --dwarf2 --c99 -O3 -Otime --no_depend_system_headers --depend_format=unix</pre>	<pre>ターゲットCPU   : Cortex-M3 デバッグテーブル形式の指定 適用規格 最適化レベル 依存関係ファイルにシステム依存関係を含めない。 依存関係ファイルの形式を指定   : UNIX形式</pre>
--	---

## 9.2 GNU

### 9.2.1 スタートアップ

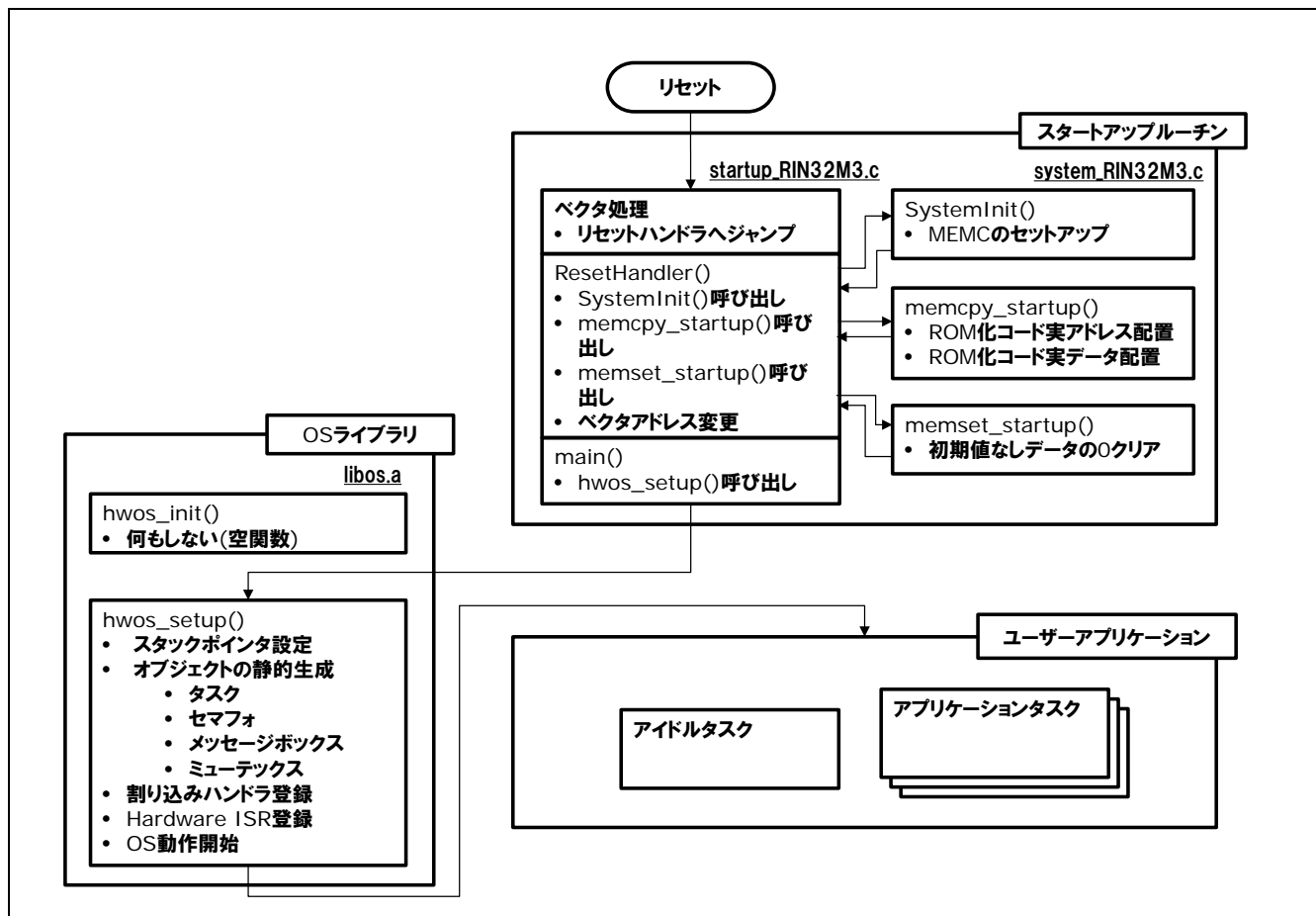


図9.3 GNU 使用時のスタートアップ・ルーチン

### 9.2.2 スタック領域

OS 起動時 (hwos\_setup 実行後) のスタック領域の状態を以下に示します。図中の矢印は、ポインタの進行方向を示しています。

OS ライブラリは、MSP と PSP の2つのスタックポインタを使用しており、GNU コンパイラの場合、1つの領域を共有して使用します。

PSP は通常のタスク処理、MSP は割り込み等のタスク以外の処理で使用されます。PSP の初期値は、最初に起動するタスクのスタックポインタになります。タスクのディスパッチ時に、遷移先タスクのスタック領域終端にPSP を切り替えて使用します。

OS ライブラリは、セクションの先頭/最終アドレス値を得るために、下記のセクションのシンボルを参照しています。リンカ設定ファイル (\*.ld) に、同じセクション名で定義するようにしてください。

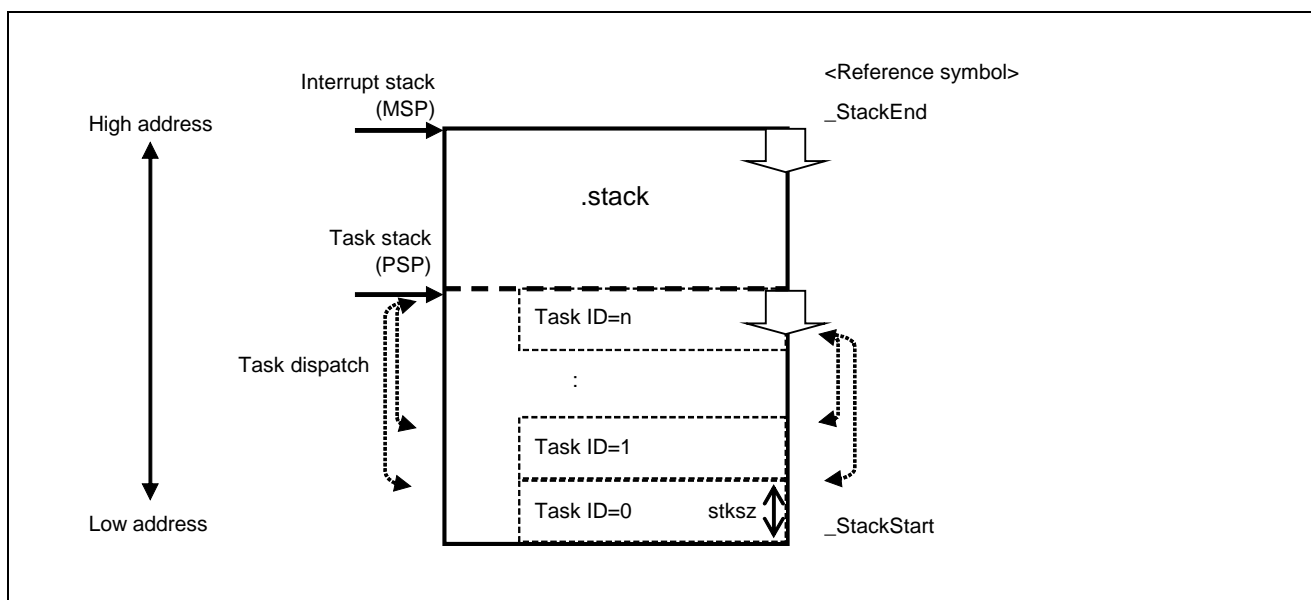


図9.4 OS 起動時のスタック領域(GNU 使用時)

### 9.2.3 コンパイル・オプション

OS ライブラリ生成時のコンパイル・オプションを以下に示します。

-mcpu=Cortex-M3	ターゲットCPU : Cortex-M3
-mthumb	関数モードをThumbIに設定
-Ofast	最適化レベル
-Wall	ワーニング設定

### 9.3 IAR

#### 9.3.1 スタートアップ

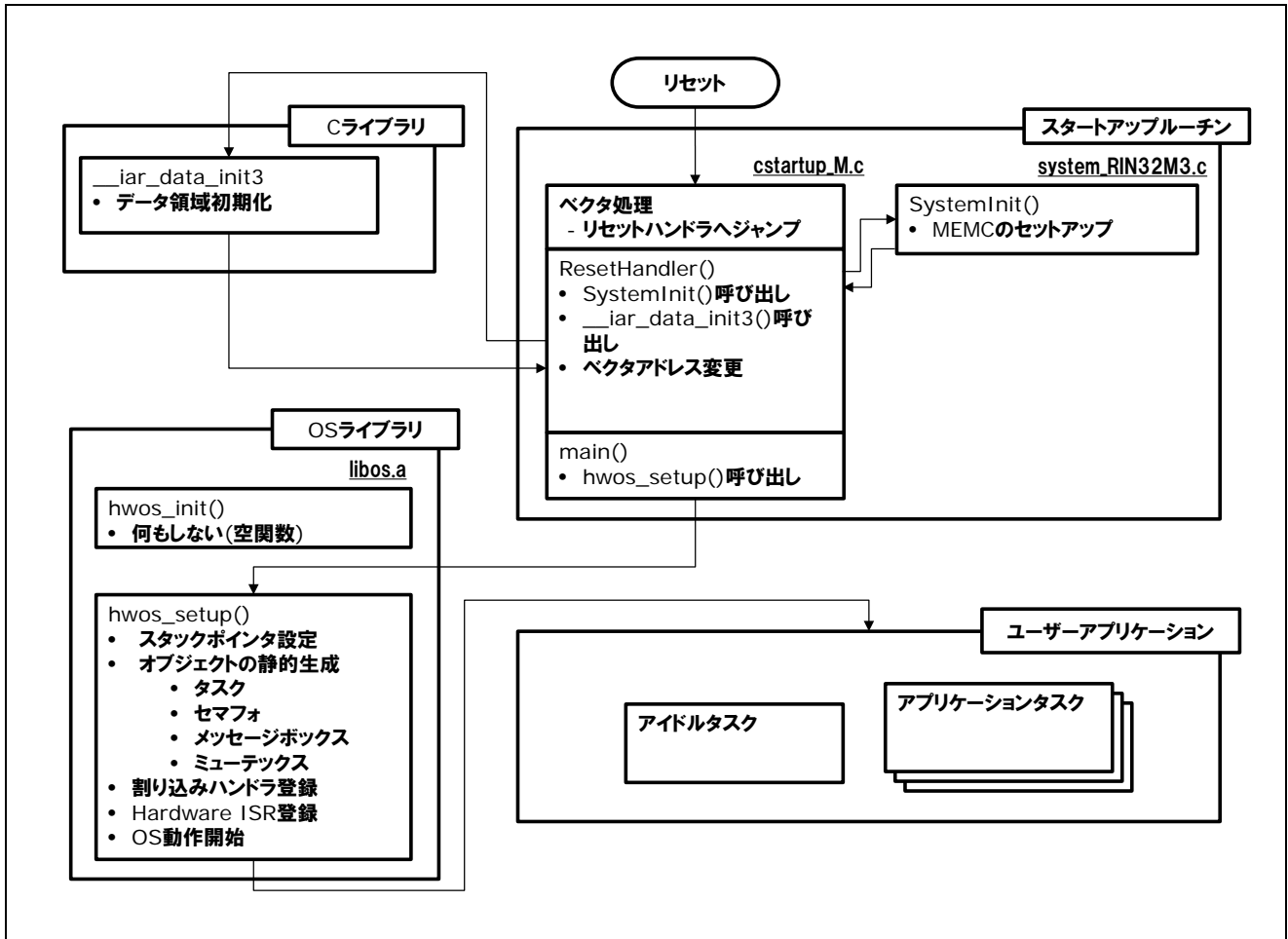


図9.5 IAR 使用時のスタートアップ・ルーチン

### 9.3.2 スタック領域

OS 起動時 (hwos\_setup 実行後) のスタック領域の状態を以下に示します。図中の矢印は、ポインタの進行方向を示しています。

OS ライブラリは、MSP と PSP の2つのスタックポインタを使用しており、IAR コンパイラの場合、1つの領域を共有して使用します。

PSP は通常のタスク処理、MSP は割り込み等のタスク以外の処理で使用されます。PSP の初期値は、最初に起動するタスクのスタックポインタになります。タスクのディスパッチ時に、遷移先タスクのスタック領域終端に PSP を切り替えて使用します。

OS ライブラリは、セクションの先頭/最終アドレス値を得るために、下記のセクションのシンボルを参照しています。リンカ設定ファイル (\*icf) に、同じセクション名で定義するようにしてください。

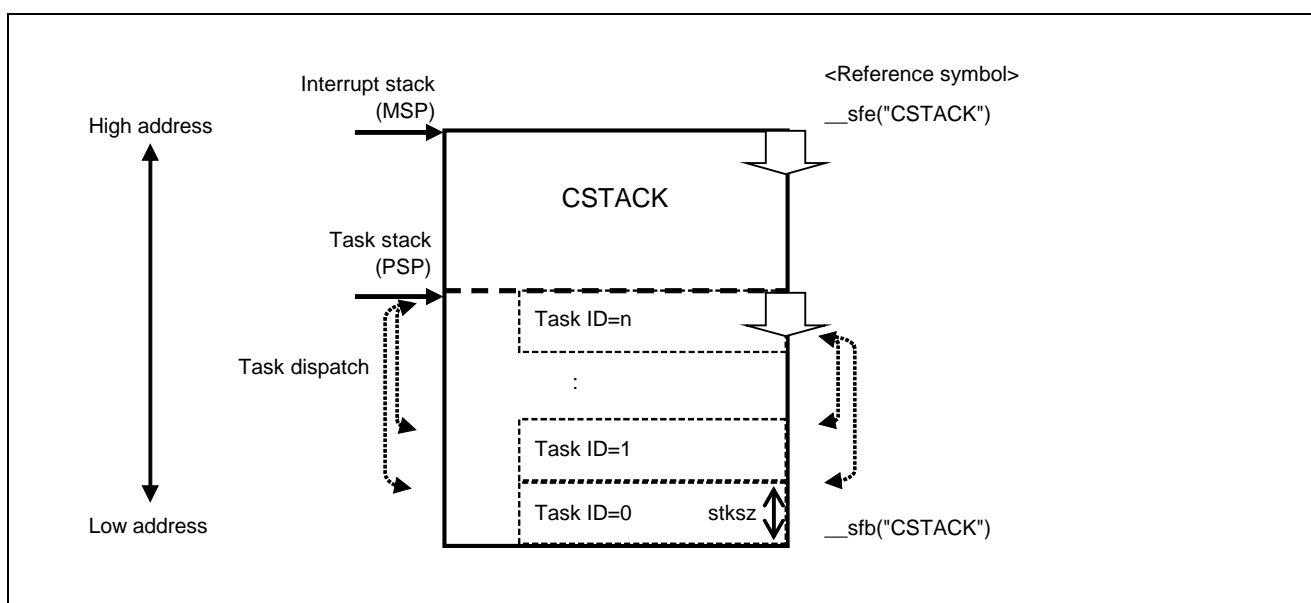


図9.6 OS 起動時のスタック領域(IAR 使用時)

### 9.3.3 コンパイル・オプション

OS ライブラリ生成時のコンパイル・オプションを以下に示します。

<pre>--cpu=Cortex-M3 --fpu=None --endian=little -e -Ohs --no_size_constraints</pre>	<pre>ターゲットCPU   : Cortex-M3 FPUの型        : 無し 生成コードのエンディアン : リトルエンディアン 言語拡張を有効化 最適化レベル 最適化時のコードサイズの制限を緩和</pre>
---	--

## 10. リソース

### 10.1 H/W 資源

OS ライブラリが使用する H/W 資源を以下に示します。

表10.1 H/W 使用資源

資源名	内容
HW-RTOS	Hardware Real-time OS
例外 (割り込み)	SVCcall (例外番号11) : SVC命令によるシステム・サービスの呼び出し INTHWRTOS (例外番号92) : HW-RTOS割り込み

備考： 基本クロック用タイマは、HW-RTOS の機能を使用し、内蔵周辺機能のタイマは、使用しません。

### 10.2 メモリ

OS ライブラリが使用するメモリリソースを以下に示します。

表10.2 メモリ使用量

種類	サイズ [byte]		
	ARM	GNU	IAR
Code	10,012	15,840	9,728
RO Data	332	376	0
RW Data	8	0	0
ZI Data	3,692	3,700	3,700

上記の他に、スタック用のメモリが必要になります。「10.3 スタック」を参照してください。

## 10.3 スタック

スタックには、プロセススタックとメインスタックの2種類があります。

スタック使用量の算出方法を以下に示します。スタック領域の定義は、コンパイラにより異なります。「9. 開発ツール依存設定」を参照してください。

### 10.3.1 プロセススタックの算出方法

プロセススタックは、タスクで使用します。

以下の  $a+b$  が、1つのタスクでの使用量になり、生成する全タスク分を合計します。(タスク生成用の `static_task_table` 配列で定義した `stksz` の合計です。)

- a) タスク開始関数を起点とする関数コールツリーで、消費されるスタック最大値
- b) タスクのコンテキスト・レジスタのサイズ。72 バイト。

### 10.3.2 メインスタックの算出方法

メインスタックは、非タスクの処理で使用します。

多重割り込みは発生しないので、各割り込み処理の使用量の最大値です。以下の各サイズを合計します。

- a) 各割り込みハンドラ開始関数を起点とする関数コールツリーで、消費されるスタックの最大値
- b) 割り込みハンドラ前処理のレジスタ退避。4 バイト。

改訂記録	R-IN32M3 シリーズ プログラミング・マニュアル (OS 編)
------	------------------------------------

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2013.03.29	—	初版発行
2.00	2013.06.13	全般	書式の統一
		全般	文章の修正 「参照ください」→「参照してください」
		このマニュアルの使い方	R-IN32M3に関する資料の資料番号を修正
		2-5	表にタイトルと注釈を追記
		6	表 1.3ソフトウェア開発ツール一覧 (ツールチェーン) IAR コンパイラとデバッガの名称変更
		6	表1.3ソフトウェア開発ツール一覧 (ツールチェーン) GNUのツールバージョン修正: 2010.09-51 -> 2012.09-63
		68	アイドル・タスク定義に関する記述を、注意書きに変更
		71	OS 監視下の割り込み優先度に関する注意書きを追加
3.00	2013.09.27	—	2.3 OS の開始 新規作成。OS の開始に必要な関数の説明を追記。
		—	3.4グローバル変数 新規作成。
		6	表 1.3ソフトウェア開発ツール一覧 (ツールチェーン) IAR のツールバージョン修正: 6.50-> 6.60.1
		16	T_CMBX 構造体メンバのメールボックス属性に、「メッセージのキュー」の記述を追加
		30	chg_pri()のタスク ID パラメータへの数値設定範囲修正 64->63
		33	tslp_tsk()のタイムアウト指定パラメータに TMO_POL を追記。
		76	図 7.1ARM 使用時のスタートアップ・ルーチン 図修正
		77	図 7.2GNU 使用時のスタートアップ・ルーチン 図修正
78	図 7.3IAR 使用時のスタートアップ・ルーチン 図修正		
4.00	2015.05.14	1	<ul style="list-style-type: none"> <li>・セマフォ、ミューテックス設定可能数の誤りを修正。それに伴う説明の修正。</li> <li>・表 1.1 設定可能なオブジェクト数 設定可能個数を変更。</li> </ul>
		2	表 1.3 対応サービスコール一覧 rsm_tsk を追加
		5	1.4 スタンダードプロファイルとの相違点で、タスク優先度の値範囲を変更し、タスク終了方法に追記。
		5	1.4 スタンダードプロファイルとの相違点で、タスクコンテキスト専用サービスのうち、非タスクコンテキストから使用可能な関数を記載。
		6	表 1.5 ソフトウェア開発ツール一覧 (ツールチェーン) ツールバージョンを更新
		8-9	hwos_init の機能を hwos_setup に移行したため、以下の説明を変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・”2.3 OS の開始”の説明</li> <li>・”2.3.1 OS のセットアップ”-(4)機能の説明</li> <li>・”2.3.2 OS の初期設定”-(1)概要と(4)機能の説明</li> <li>・注意部分の削除</li> </ul>
		11-12	<ul style="list-style-type: none"> <li>・表 3.3 定数 (オブジェクト属性)、表 3.4 定数 (タイムアウト指定) で、非対応を追記</li> <li>・表 3.6 定数 (その他の定数) で未使用の定数に対する説明を追記。</li> <li>・表 3.7 定数 (エラーコード) で必要の無い定数を削除し、必要な定数を追記し、意味欄の説明で不足分を追記。</li> </ul>



Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
		13	3.3.1 $\mu$ ITRON V4 定数構造体 T_CTSK の構造体メンバの説明を変更。 ・ exinf の説明に追記 ・ itskpri の説明を変更 ・ 注を削除
		14	3.3.1 $\mu$ ITRON V4 定数構造体 T_CSEM の構造体メンバの説明を変更。 ・ isemcnt の説明を修正
		15	3.3.1 $\mu$ ITRON V4 定数構造体 T_CFLG の構造体メンバの説明を変更。 ・ flgatr のイベント属性に TA_CLR を追記 ・ iflgptn の説明に有効ビット長を追記
		16	3.3.1 $\mu$ ITRON V4 定数構造体 T_CMBX の構造体メンバの説明を変更。 ・ mprihd の説明に未使用を追記
		19	3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体 TSK_TBL 構造体メンバの説明を変更 ・ id の説明で範囲を修正 (1~64)。
		20	3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体 SEM_TBL 構造体メンバの説明を変更 ・ id の説明で範囲を修正 (1~128) し、制限事項を追記。
		21	3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体 FLG_TBL 構造体メンバの説明を変更 ・ id の説明で範囲を修正 (1~64)
		22	3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体 MBX_TBL 構造体メンバの説明を変更 ・ id の説明で範囲を修正 (1~64)
		23	3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体 MBX_TBL 構造体メンバの説明を変更 ・ id の説明で範囲を修正 (1~128) し、制限事項を追記。
		24	3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体 INT_TBL 構造体メンバの説明を変更 ・ inhno の説明で範囲を修正 (1~117) し、説明を追記。
		25	3.3.2 R-IN32M3 固有定義構造体 HWISR_TBL 構造体メンバの説明を変更 ・ inhno の説明で数値範囲を修正 (1~117)。
		26	表 3.8 グローバル変数に、HWRTOS_Sbt、HWRTOS_IntTable[]を追加
		27	4.1 タスク管理機能 sta_tsk のパラメータ、機能、戻り値を変更。 ・ パラメータの tskid の範囲を修正 (1~64) ・ 機能の説明を修正 ・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_OBJ の説明を修正、E_CTX を追記
		28	4.1 タスク管理機能 ext_tsk の機能説明を修正。
		29	4.1 タスク管理機能 ter_tsk のパラメータ、機能、戻り値を変更。 ・ パラメータの tskid の範囲を修正 (1~64) ・ 機能の説明を修正 ・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_OBJ の説明を修正、E_CTX を追記
		30	4.1 タスク管理機能 chg_pri のパラメータ、機能、戻り値を変更。 ・ パラメータの tskid の範囲を修正 (1~64)、tskpri の範囲を修正 (1~16)。 ・ 注を修正。 ・ 機能の説明を修正 ・ 戻り値で存在しない E_SYS、E_ILUSE を削除、E_ID、E_OBJ の説明を修正、E_CTX を追記)
		31	4.1 タスク管理機能 get_rpi の戻り値を変更。 ・ E_ID、E_OBJ の説明を変更、E_CTX、E_PAR を追記。
		32	4.2 タスク付属同期機能 slp_tsk の機能、戻り値を変更。 ・ 機能の説明を修正 ・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_CTX を追記

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
		33	4.2 タスク付属同期機能 tslp_tsk のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ tmout の説明を修正</li> <li>・機能の説明を修正</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_PAR の説明を変更、E_CTX を追記。</li> </ul>
		34	4.2 タスク付属同期機能 wup_ts、iwup_tsk のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ tskid の範囲を修正 (1~64)</li> <li>・機能の説明を修正</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_OBJ の説明を変更、E_CTX を追記</li> </ul>
		35	4.2 タスク付属同期機能 can_wup のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ tskid の範囲を修正 (1~64)</li> <li>・機能の説明を修正</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_OBJ の説明を変更、E_CTX を追記</li> </ul>
		36	4.2 タスク付属同期機能 rel_wai、irel_wai のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ tskid の範囲を修正 (1~64)</li> <li>・機能の説明を修正</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_OBJ の説明を変更、E_CTX を追記</li> </ul>
		37	4.3 同期通信機能 (セマフォ) cre_sem のパラメータ、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ semid の範囲を修正 (1~128)</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_PAR、E_OBJ の説明を変更、E_CTX、E_RSATR を追記</li> </ul>
		38	4.3 同期通信機能 (セマフォ) で del_sem のパラメータ、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ semid の範囲を修正 (1~128)</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_CTX を追記</li> </ul>
		39	4.3 同期通信機能 (セマフォ) で wai_sem のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ semid の範囲を修正 (1~128)</li> <li>・機能の説明を修正。</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_DLT の説明を追記、E_CTX を追記</li> </ul>
		40	4.3 同期通信機能 (セマフォ) で pol_sem のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ semid の範囲を修正 (1~128)</li> <li>・機能の説明を修正。</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_TMOUT の説明を修正、E_CTX を追記</li> </ul>
		41	4.3 同期通信機能 (セマフォ) で twai_sem のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ semid の範囲を修正 (1~128)</li> <li>・機能の説明を修正。</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_TMOUT、E_DLT の説明を修正、E_CTX を追記</li> </ul>
		42	4.3 同期通信機能 (セマフォ) で sig_sem、isig_sem のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ semid の範囲を修正 (1~128)</li> <li>・機能の説明を修正。</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_CTX を追記</li> </ul>

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
		43	4.4 同期通信機能（イベントフラグ）で cre_flg のパラメータ、戻り値を変更。 ・パラメータ flgid の範囲を修正（1~64） ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_OBJ の説明を追記、E_CTX、E_PAR、E_RSATR を追記
		44	4.4 同期通信機能（イベントフラグ）で del_flg のパラメータ、戻り値を変更。 ・パラメータ flgid の範囲を修正（1~64） ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID の説明を追記、E_CTX を追記
		45	4.4 同期通信機能（イベントフラグ）で set_flg のパラメータ、戻り値を変更。 ・iset_flg を追記 ・パラメータ flgid の範囲を修正（1~64） ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_PAR の説明を追記、E_CTX を追記
		46	4.4 同期通信機能（イベントフラグ）で clrt_flg の C 言語形式、パラメータ、機能、戻り値を変更。 ・C 言語形式および関数名に iclr_flg を追記 ・パラメータ flgid の範囲を修正（1~64） ・機能の説明を追記。 ・戻り値で存在しない E_SYS、E_PAR を削除、E_ID の説明を追記、E_CTX を追記
		47	4.4 同期通信機能（イベントフラグ）で wai_flg のパラメータ、機能、戻り値を変更。 ・パラメータ flgid の範囲を修正（1~64）、waiptn の説明、p_flgptn の説明を追記。 ・機能の説明を追記 ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_PAR、E_DLT の説明を追記、E_CTX、E_TMOUT を追記
		48	4.4 同期通信機能（イベントフラグ）で pol_flg のパラメータ、機能、戻り値を変更。 ・パラメータ flgid の範囲を修正（1~64）、waiptn の説明、p_flgptn の説明を追記。 ・機能の説明を追記 ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_PAR、E_TMOUT の説明を追記、E_CTX を追記
		49	4.4 同期通信機能（イベントフラグ）で twai_flg のパラメータ、戻り値を変更。 ・パラメータ flgid の範囲を修正（1~64）、waiptn の説明、p_flgptn の説明を追記。 ・機能の説明を追記 ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_PAR、E_TMOUT、E_DLT の説明を追記、E_CTX を追記
		50	4.5 同期通信機能（メールボックス）で cre_mbx のパラメータ、戻り値を変更。 ・パラメータ mbxid の範囲を修正（1~64）。 ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_PAR、E_OBJ の説明を追記、E_CTX、E_RSATR を追記
		51	4.5 同期通信機能（メールボックス）で del_mbx のパラメータ、戻り値を変更。 ・パラメータ mbxid の範囲を修正（1~64）。 ・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID の説明を追記、E_CTX を追記

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
		52	<p>4.5 同期通信機能（メールボックス）で snd_mbx の C 言語形式、パラメータ、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ C 言語形式および関数名に isnd_mbx を追記</li> <li>・ パラメータ mbxid の範囲を修正（1~64）。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_PAR、E_ID の説明を追記、E_CTX、E_QOVR を追記</li> </ul>
		53	<p>4.5 同期通信機能（メールボックス）で rcv_mbx のパラメータ、機能、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ パラメータ mbxid の範囲を修正（1~64）、ppk_msg の説明を修正。</li> <li>・ 機能の説明を修正。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_DLT の説明を追記、E_CTX を追記</li> </ul>
		54	<p>4.5 同期通信機能（メールボックス）で prcv_mbx のパラメータ、機能、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ パラメータ mbxid の範囲を修正（1~64）、ppk_msg の説明を修正。</li> <li>・ 機能の説明を修正。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS、E_ELWAI を削除、E_ID、E_TMOUT の説明を追記、E_CTX を追記。</li> <li>・ 制限事項を追記。</li> </ul>
		55	<p>4.5 同期通信機能（メールボックス）で trcv_mbx のパラメータ、機能、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ パラメータ mbxid の範囲を修正（1~64）、ppk_msg の説明を修正。</li> <li>・ 機能の説明を修正。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ID、E_PAR、E_TMOUT の説明を追記、E_CTX、E_DLT を追記。</li> <li>・ 制限事項を追記。</li> </ul>
		56	<p>4.6 同期通信機能（ミューテックス）で cre_mtx のパラメータ、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ パラメータ mtxid の範囲を修正（1~128）。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_OBJ の説明を追記、E_CTX、E_RSATR を追記。</li> </ul>
		57	<p>4.6 同期通信機能（ミューテックス）で del_mtx のパラメータ、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ パラメータ mtxid の範囲を修正（1~128）。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_CTX を追記。</li> </ul>
		58	<p>4.6 同期通信機能（ミューテックス）で loc_mtx のパラメータ、機能、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ パラメータ mtxid の範囲を修正（1~128）。</li> <li>・ 機能の説明を修正。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ILUSE の説明を修正、E_DLT の説明に追記、E_CTX を追記。</li> </ul>
		59	<p>4.6 同期通信機能（ミューテックス）で ploc_mtx のパラメータ、機能、戻り値を変更。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ パラメータ mtxid の範囲を修正（1~128）。</li> <li>・ 機能の説明を修正。</li> <li>・ 戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_ILUSE の説明を修正、E_CTX を追記。</li> </ul>

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
		60	4.6 同期通信機能（ミューテックス）で tloc_mtx のパラメータ、機能、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ mtxid の範囲を修正（1~128）。</li> <li>・機能の説明を修正。</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_PAR、E_ILUSE の説明を修正、E_DLT の説明に追記、E_CTX を追記。</li> </ul>
		61	4.6 同期通信機能（ミューテックス）で unl_mtx のパラメータ、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ mtxid の範囲を修正（1~128）。</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS、E_ILUSE を削除、E_CTX を追記。</li> <li>・制限事項、備考を追記</li> </ul>
		62	4.7 システム時刻管理 set_tim のパラメータ、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ p_systim の説明に追記。</li> <li>・戻り値に R_PAR を追記。</li> </ul>
		63	4.7 システム時刻管理 get_tim のパラメータ、戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・パラメータ p_systim の説明に追記。</li> <li>・戻り値に R_PAR を追記。</li> </ul>
		64	4.8 システム状態管理機能 rot_rdq、irot_rdq の C 言語形式、パラメータ、戻り値を変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・C 言語形式に irot_rdq を追記</li> <li>・パラメータ tskpri の範囲を修正（1~16）。</li> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_PAR の説明に追記、E_CTX を追記。</li> </ul>
		65	4.8 システム状態管理機能 get_rdq、iget_rdq の戻り値を変更し、制限事項を追記 <ul style="list-style-type: none"> <li>・戻り値の E_PAR の説明を修正、E_CTX を追記。</li> </ul>
		66	4.8 システム状態管理機能 loc_cpu の戻り値を変更し、制限事項を追記 <ul style="list-style-type: none"> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_CTX を追記。</li> </ul>
		67	4.8 システム状態管理機能 unl_cpu の戻り値を変更し、制限事項を追記 <ul style="list-style-type: none"> <li>・戻り値で存在しない E_SYS を削除、E_CTX を追記。</li> </ul>
		69	4.8 システム状態管理機能 dis_dsp の戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・戻り値に E_CTX を追記。</li> </ul>
		70	4.8 システム状態管理機能 ena_dsp の戻り値を変更。 <ul style="list-style-type: none"> <li>・戻り値に E_CTX を追記。</li> </ul>
		71	5.1 タスク生成の変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・説明を修正</li> <li>・注意事項を追記</li> </ul>
		72	5.2 セマフォ生成の変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・説明を修正</li> </ul>
		72	5.3 イベントフラグ生成の変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・説明を修正</li> </ul>
		73	5.4 メールボックス生成の変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・説明を修正</li> </ul>
		73	5.5 ミューテックス生成の変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・説明を修正</li> </ul>
		74	5.6 割り込みハンドラ定義の変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・説明を修正</li> <li>・注意事項の修正</li> </ul>

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
		75	6.Hardware ISR の変更 ・ 説明を変更
		76	図10.1 ARM 使用時のスタートアップ・ルーチンを <code>hwos_setup</code> 、 <code>hwos_init</code> 関数の機能変更により修正
		77	図10.2 GNU 使用時のスタートアップ・ルーチンを <code>hwos_setup</code> 、 <code>hwos_init</code> 関数の機能変更により修正
		78	図10.3 IAR 使用時のスタートアップ・ルーチンを <code>hwos_setup</code> 、 <code>hwos_init</code> 関数の機能変更により修正
		—	7.1.2 スタック領域、7.2.2 スタック領域、7.2.2 スタック領域 ・新規作成
5.00	2015.08.26	—	区切りの"・"を削除し、スタンダードプロファイルに統一
		5	1.4 非タスクコンテキストから使用可能な一覧に、 <code>snd_mbx</code> 追加
		9	2.4 注意事項を追加
		20	SEM_TBL 構造体のメンバ名修正。 <code>pk_ccem</code> → <code>pk_csem</code>
		27, 33, 39, 45, 52, 58, 64, 67	4章 各節の先頭にサービルコールの一覧表を追加し、発行有効範囲の情報を記載
		34-37	4.2 用語を修正。起床要求カウンタ→起床要求キューイング数
		36	4.2 <code>wup_tsk</code> 機能説明内の「セマフォ待ちなどの他の WAITING 状態を含む」を削除
		38	4.2 <code>rel_wai</code> の戻り値 <code>E_ID</code> 欄「割り込みハンドラから <code>TSK_SELF</code> を指定した」を削除
		48	4.4 <code>iclr_flg</code> を削除
		63	4.6 <code>unl_mtx</code> 備考の説明を削除
		65, 66	4.7 <code>set_tim/get_tim</code> に、戻り値 <code>E_CTX</code> 追記
		68	4.8 <code>rot_rdq/irotd_rdq</code> のパラメータの I/O 修正。O→I
		16, 77	3.3.1 <code>T_CMBX</code> / 5.4 節 に、メールボックス生成の注意事項を追加
		80, 81	7章 ユーティリティ関数の章を追加し、バージョン取得関数と、メールボックスの <code>TA_MPRI</code> 属性の使用設定関数の説明を追加
		—	製品ご使用上の注意事項から、ハードウェア・リアルタイム OS 技術利用の説明文を削除
		—	奥付、お問い合わせ窓口のページを追加
6.00	2016.01.26	2	章を追加 1.2 OS ライブラリ
		7	章を追加 1.6 プロセッサの動作モード
		8	表 1.5 IAR のバージョンを 7.40.7 に変更
		11	2.4 章にイーサネット MAC 機能使用時の注意事項を追加
		12	表 3.1 に <code>FLGPTN</code> を追加
		14	表 3.7 に <code>E_UNKNOWN</code> を追加
		21	<code>T_MSG</code> を追加
		27	<code>INT_TBL</code> の対象割り込み番号にコメントを追加
		28	<code>HWISR_TBL</code> の <code>id</code> の説明を修正
		29	表 3.8 グローバル変数の変数名だけに変更
		30	表 4.2 タスク管理機能の仕様を追加
		32	<code>ext_tsk</code> の説明を修正
		36	表 4.4 タスク付属同期機能の仕様を追加

		42	表 4.6 セマフォ機能の仕様を追加
		48	表 4.8 イベントフラグ機能の仕様を追加
		50	setptn の有効ビットについて記載を追加
		51	clrptn の有効ビットについて記載を追加
		52-54	waitptn の有効ビットについて記載を追加
		55	表 4.10 メールボックス機能の仕様を追加
		57-60	戻り値に E_RSATR を追加
		59	E_CTX を返す条件にディスパッチ禁止状態で実行を追加
		59	制限事項を変更 prcv_mbx サービスコールは割り込みハンドラから実行可能とし、ディスパッチ禁止状態からは実行不可
		60	制限事項を変更 ディスパッチ禁止状態では、trcv_mbx サービスコールでタイムアウト時間に TMO_POL を指定しても実行不可
		61	表 4.12 ミューテックス機能の仕様を追加
		64	ploc_mtx が E_CTX を返す条件を変更 E_CTX を返す条件をディスパッチ禁止状態から、割り込みハンドラに変更
		65	tloc_mtx が E_CTX を返す条件を変更 タイムアウト時間に TMO_POL 指定時はディスパッチ禁止状態では実行可能、割り込みハンドラからは実行不可に変更
		66	unl_mtx の戻り値に E_ILUSE を追加
		67	表 4.14 システム時刻管理の仕様を追加
		71	rot_rdq, irot_rdq の機能にレディキューについての記載を追記
		73	loc_cpu の機能に発行可能なサービスコール等を追記
		76	dis_dsp の機能にタスクのスケジューリング等について追記
		83	章を追加 7. 割り込み管理機能
		87,89,91	図 9.2、図 9.4、図 9.6 OS 起動時のスタック領域の図を変更
		87,89,91	章を追加 9.1,3、9.2.3、9.3.3 コンパイルオプション
		92	章を追加 10. リソース
7.00	2018.02.28	34	chg_pri に制限事項を追記
		67	システム時刻の単位を変更できることを追記
		87	Tick Time を変更するユーティリティ関数 hwos_set_tick_time 関数を追加

[× 毛]



---

---

R-IN32M3シリーズ

プログラミング・マニュアル（OS編）

発行年月日 2013年 3月29日 Rev.1.00

2018年 2月28日 Rev.7.00

発行 ルネサス エレクトロニクス株式会社

〒135-0061 東京都江東区豊洲3-2-24（豊洲フォレシア）

---

---

R-IN32M3 シリーズ  
プログラミング・マニュアル (OS 編)