

お客様各位

カタログ等資料中の旧社名の扱いについて

2010年4月1日を以ってNECエレクトロニクス株式会社及び株式会社ルネサステクノロジが合併し、両社の全ての事業が当社に承継されております。従いまして、本資料中には旧社名での表記が残っておりますが、当社の資料として有効ですので、ご理解の程宜しくお願ひ申し上げます。

ルネサスエレクトロニクス ホームページ (<http://www.renesas.com>)

2010年4月1日
ルネサスエレクトロニクス株式会社

【発行】ルネサスエレクトロニクス株式会社 (<http://www.renesas.com>)

【問い合わせ先】<http://japan.renesas.com/inquiry>

ご注意書き

1. 本資料に記載されている内容は本資料発行時点のものであり、予告なく変更することがあります。当社製品のご購入およびご使用にあたりましては、事前に当社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、当社ホームページなどを通じて公開される情報に常にご注意ください。
2. 本資料に記載された当社製品および技術情報の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。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。
3. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。
4. 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。
5. 輸出に際しては、「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。本資料に記載されている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の目的で使用しないでください。また、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に使用することができません。
6. 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、誤りが無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。
7. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「高品質水準」および「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途に当社製品を使用することができません。また、お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、意図されていない用途に当社製品を使用することができません。当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途または意図されてい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生じた損害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。なお、当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。
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
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、生命維持を目的として設計されていない医療機器（厚生労働省定義の管理医療機器に相当）
特定水準： 航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの、治療行為（患部切り出し等）を行うもの、その他直接人命に影響を与えるもの）（厚生労働省定義の高度管理医療機器に相当）またはシステム等
8. 本資料に記載された当社製品のご使用につき、特に、最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他諸条件につきましては、当社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。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、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、社会的損害など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、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。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、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
10. 当社製品の環境適合性等、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、当社は、一切その責任を負いません。
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固くお断りいたします。
12. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせその他お気付きの点等がございましたら当社営業窓口までご照会ください。

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。

V850シリーズによるインバータ制御

リアルタイム出力機能 (RTO) を使用したゼロクロス検出による120度通電方式制御編

V850ES/KJ1
他RTO内蔵マイコン

〔メモ〕

目次要約

第1章	制御方式	...	11
第2章	ハードウェア構成	...	16
第3章	ソフトウェア構成	...	21
第4章	プログラム・リスト	...	57

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デバイス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。入力レベルが固定な場合はもちろん、 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等が入らないようご使用ください。

未使用入力の処理

CMOSデバイスの未使用端子の入力レベルは固定してください。

未使用端子入力については、CMOSデバイスの入力に何も接続しない状態で動作させるのではなく、プルアップかプルダウンによって入力レベルを固定してください。また、未使用の入出力端子が出力となる可能性（タイミングは規定しません）を考慮すると、個別に抵抗を介して V_{DD} または GND に接続することが有効です。

資料中に「未使用端子の処理」について記載のある製品については、その内容を守ってください。

静電気対策

MOSデバイス取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。

MOSデバイス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、または導電性の緩衝材、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、MOSデバイス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。

初期化以前の状態

電源投入時、MOSデバイスの初期状態は不定です。

電源投入時の端子の出力状態や入出力設定、レジスタ内容などは保証しておりません。ただし、リセット動作やモード設定で定義している項目については、これらの動作ののちに保証の対象となります。

リセット機能を持つデバイスの電源投入後は、まずリセット動作を実行してください。

電源投入切断順序

内部動作および外部インタフェースで異なる電源を使用するデバイスの場合、原則として内部電源を投入した後に外部電源を投入してください。切断の際には、原則として外部電源を切断した後に内部電源を切断してください。逆の電源投入切断順により、内部素子に過電圧が印加され、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「電源投入切断シーケンス」についての記載のある製品については、その内容を守ってください。

電源OFF時における入力信号

当該デバイスの電源がOFF状態の時に、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OFF時における入力信号」についての記載のある製品については、その内容を守ってください。

本製品のうち、外国為替及び外国貿易法の規定により規制貨物等（または役務）に該当するものについては、日本国外に輸出する際に、同法に基づき日本国政府の輸出許可が必要です。

非該当品 : μ PD70F3217, 70F3217H, 70F3217HY, 70F3217Y, 70F3218H, 70F3218HY, 70F3217(A), 70F3217Y(A)

ユーザ判定品 : μ PD703216, 703216Y, 703217, 703217Y, 703216(A), 703216Y(A), 703217(A), 703217Y(A), 703216(A1), 703216Y(A1), 703217(A1), 703217Y(A1), 703216(A2), 703216Y(A2), 703217(A2), 703217Y(A2)

- 本資料に記載されている内容は2004年10月現在のもので、今後、予告なく変更することがあります。量産設計の際には最新の個別データ・シート等をご参照ください。
- 文書による当社の事前の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。当社は、本資料の誤りに関し、一切その責を負いません。
- 当社は、本資料に記載された当社製品の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、一切その責を負いません。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。
- 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。お客様の機器の設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関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、一切その責を負いません。
- 当社は、当社製品の品質、信頼性の向上に努めておりますが、当社製品の不具合が完全に発生しないことを保証するものではありません。当社製品の不具合により生じた生命、身体および財産に対する損害の危険を最小限度にするために、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等安全設計を行ってください。
- 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「特別水準」およびお客様に品質保証プログラムを指定していただく「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。

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

特別水準：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、生命維持を目的として設計されていない医療機器

特定水準：航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器、生命維持のための装置またはシステム等

当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。意図されていない用途で当社製品の使用をお客様が希望する場合には、事前に当社販売窓口までお問い合わせください。

(注)

- (1) 本事項において使用されている「当社」とは、NECエレクトロニクス株式会社およびNEC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う。
- (2) 本事項において使用されている「当社製品」とは、(1)において定義された当社の開発、製造製品をいう。

はじめに

対象者 このアプリケーション・ノートは、リアルタイム出力機能（RTO）を理解し、それを使用した応用システムを設計するユーザを対象とします。対象製品はV850ES/KJ1などRTO機能を内蔵した全製品です。次にV850ES/KJ1の対象製品を示します。

・V850ES/KJ1

標準品： μ PD703216, 703216Y, 703217, 703217Y, 70F3217, 70F3217H, 70F3217HY,
70F3217Y, 70F3218H, 70F3218HY

特別品： μ PD703216(A), 703216Y(A), 703217(A), 703217Y(A), 70F3217(A), 70F3217Y(A),
703216(A1), 703216Y(A1), 703217(A1), 703217Y(A1), 703216(A2), 703216Y(A2),
703217(A2), 703217Y(A2)

目的 このアプリケーション・ノートでは、RTO機能のシステム例としてブラシレスDCモータを使って、センサレス駆動の120度通電方式による制御をユーザに理解していただくことを目的としています。

構成 このアプリケーション・ノートは大きく分けて次の内容で構成しています。

- ・制御方式
- ・ハードウェア構成
- ・ソフトウェア構成
- ・プログラム・リスト

読み方 このマニュアルの読者には、電気、論理回路、およびマイクロコンピュータに関する一般知識を必要とします。

- 注意1. このマニュアルでは、RTO機能を内蔵する製品のうち、V850ES/KJ1を代表マイコンとして説明しています。
2. このマニュアル中の使用例は、一般電子機器用の『標準』品質水準品用に作成してあります。『特別』品質水準を要求する用途にこのマニュアル中の使用例を使用する場合は、実際に使用する各部品および回路について、その品質水準についてご検討のうえご使用ください。
3. V850ES/KJ1において、特別品のマニュアルとして使用する場合には、次のように読み替えてください。なお、RTO機能を内蔵するV850ES/KJ1以外の製品についても同様です。

μ PD703216	μ PD703216(A), 703216(A1), 703216(A2)
μ PD703216Y	μ PD703216Y(A), 703216Y(A1), 703216Y(A2)
μ PD703217	μ PD703217(A), 703217(A1), 703217(A2)
μ PD703217Y	μ PD703217Y(A), 703217Y(A1), 703217Y(A2)
μ PD70F3217	μ PD70F3217(A)
μ PD70F3217Y	μ PD70F3217Y(A)

ハードウェア機能の詳細（特にレジスタ機能とその設定方法など），および電気的特性を知りたいとき

別冊のRTO機能を内蔵する製品のユーザーズ・マニュアル（V850ES/KJ1 ユーザーズ・マニュアル ハードウェア編など）を参照してください。

命令機能の詳細を理解しようとするとき

別冊のRTO機能を内蔵する製品のユーザーズ・マニュアル アーキテクチャ編（V850ES ユーザーズ・マニュアル アーキテクチャ編など）を参照してください。

- 凡 例**
- データ表記の重み：左が上位桁，右が下位桁
 - アクティブ・ロウの表記： $\overline{\text{xxx}}$ （端子，信号名称に上線）
 - メモリ・マップのアドレス：上部-上位，下部-下位
 - 注：本文中に付けた注の説明
 - 注意：気を付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またはxxxxB
 - 10進数... xxxx
 - 16進数... xxxxH

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

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。

V850ES/KJ1に関する資料

資料名	資料番号
V850ES ユーザーズ・マニュアル アーキテクチャ編	U15943J
V850ES/Kx1, V850ES/Kx1+ ユーザーズ・マニュアル オンチップ・ディバグ編	U16972J
V850ES/KJ1 ユーザーズ・マニュアル ハードウェア編	U16889J
V850シリーズによるインバータ制御 アプリケーション・ノート リアルタイム出力機能 (RTO) を使用したゼロクロス検出による120度通電方式制御編	このマニュアル

V850ES/KJ1の開発ツールに関する資料(ユーザーズ・マニュアル)

資料名	資料番号	
IE-V850ES-G1 (インサーキット・エミュレータ)	U16313J	
IE-703217-G1-EM1 (インサーキット・エミュレータ・オプション・ボード)	U16594J	
QB-V850ESKX1H (インサーキット・エミュレータ)	U17214J	
CA850 Ver.3.00 Cコンパイラ・パッケージ	操作編	U17293J
	C言語編	U17291J
	アセンブリ言語編	U17292J
	リンク・ディレクティブ編	U17294J
PM+ Ver.6.00	U17178J	
ID850 Ver.2.50 統合ディバग्ガ	操作編	U16217J
ID850QB Ver.2.80 統合ディバग्ガ	操作編	U16973J
TW850 Ver.2.00 性能解析チューニング・ツール		U17241J
SM850 Ver.2.50 システム・シミュレータ	操作編	U16218J
SM850 Ver.2.00以上 システム・シミュレータ	外部部品ユーザ・オープン・インタフェース仕様編	U14873J
SM+ システム・シミュレータ	操作編	U17246J
	ユーザ・オープン・インタフェース編	U17247J
RX850 Ver.3.13以上 リアルタイムOS	基礎編	U13430J
	インストレーション編	U13410J
	テクニカル編	U13431J
RX850 Pro Ver.3.15 リアルタイムOS	基礎編	U13773J
	インストレーション編	U13774J
	テクニカル編	U13772J
RD850 Ver.3.01 タスク・ディバग्ガ		U13737J
RD850 Pro Ver.3.01 タスク・ディバग्ガ		U13916J
AZ850 Ver.3.20 システム・パフォーマンス・アナライザ		U14410J
PG-FP4 フラッシュ・メモリ・プログラマ		U15260J

目 次

第1章 制御方式 ...	11
1.1 ブラシレスDCモータ制御の概要 ...	11
第2章 ハードウェア構成 ...	16
2.1 構 成 ...	16
2.2 回路図 ...	18
第3章 ソフトウェア構成 ...	21
3.1 制御ブロック ...	21
3.2 周辺I/O ...	22
3.3 PWM制御 ...	24
3.4 ソフトウェア処理構造 ...	25
3.5 フロー・チャート ...	27
3.5.1 メイン処理 ...	27
3.5.2 LED表示 ...	36
3.5.3 モータ制御処理 ...	37
3.5.4 Uゼロクロス点割り込み処理 ...	42
3.5.5 Vゼロクロス点割り込み処理 ...	43
3.5.6 Wゼロクロス点割り込み処理 ...	44
3.5.7 リアルタイム出力タイマ割り込み処理 ...	45
3.5.8 リアルタイム出力値セット処理 ...	46
3.5.9 10 mSECインターバル割り込み処理 ...	47
3.5.10 A/Dコンバータ割り込み処理 ...	48
3.5.11 ハードウェア初期化 ...	50
3.5.12 コモン・エリア初期化 ...	51
3.5.13 回転開始初期化 ...	51
3.5.14 RTO出力データ初期化 ...	52
3.6 コモン・エリア ...	53
3.7 テーブル類 ...	54
3.8 定数定義 ...	56
第4章 プログラム・リスト ...	57
4.1 プログラム・リスト (V850ES/KJ1用) ...	57
4.1.1 シンボル定義 ...	57
4.1.2 定数定義 ...	58
4.1.3 割り込みハンドラ設定 ...	61
4.1.4 スタートアップ・ルーチン設定 ...	63
4.1.5 メイン処理関数 ...	66
4.1.6 LED表示関数 ...	69
4.1.7 モータ制御割り込み処理関数 ...	70

4. 1. 8	ゼロクロス割り込み処理関数 ...	74
4. 1. 9	リアルタイム出力割り込み処理関数 ...	75
4. 1. 10	10 mSECインターバル割り込み処理関数 ...	76
4. 1. 11	A/Dコンバータ割り込み処理関数 ...	77
4. 1. 12	ハードウェア初期化処理関数 ...	78
4. 1. 13	コモン・エリア初期化処理関数 ...	79
4. 1. 14	回転開始初期化処理関数 ...	79
4. 1. 15	RTO出力データ初期化処理関数 ...	80
4. 1. 16	V850ES/KJ1用のリンク・ディレクティブ・ファイル ...	80

第1章 制御方式

1.1 ブラシレスDCモータ制御の概要

ブラシレスDC (BLDC) モータは、固定子部分 (ステータ) のコイルが発生する磁界の作用により、永久磁石でできた回転部分 (ロータ) が回転します。

ステータに巻かれたコイルを一定の順に通電することで回転磁界を発生させ、その強弱、周期をマイコン制御することで、トルク応答性や回転数制御を行います。

リアルタイム出力機能 (RTO) を内蔵する製品のうち、V850ES/KJ1を代表マイコンとして用いた場合のBLDCモータのセンサレス制御について説明します。

図1-3は、3相ブラシレスDCモータの回路例を示したものです。マイコン内蔵のPWM出力機能が6つのトランジスタで構成されたトランジスタ・アレイを制御し、そのトランジスタ・アレイによってモータに流れる電流を制御できます。

表1-1のように6つのトランジスタの通電パターンを制御することで、回転磁界を発生させます。

表1-1 通電パターン

通電 パターン	上アーム			下アーム			通電方向
	U	V	W	\bar{U}	\bar{V}	\bar{W}	
<1>	アクティブ	インアクティブ	インアクティブ	インアクティブ	アクティブ	インアクティブ	U \bar{V}
<2>	アクティブ	インアクティブ	インアクティブ	インアクティブ	インアクティブ	アクティブ	U \bar{W}
<3>	インアクティブ	アクティブ	インアクティブ	インアクティブ	インアクティブ	アクティブ	V \bar{W}
<4>	インアクティブ	アクティブ	インアクティブ	アクティブ	インアクティブ	インアクティブ	V \bar{U}
<5>	インアクティブ	インアクティブ	アクティブ	アクティブ	インアクティブ	インアクティブ	W \bar{U}
<6>	インアクティブ	インアクティブ	アクティブ	インアクティブ	アクティブ	インアクティブ	W \bar{V}

図1 - 1 3相DCモータ電圧波形

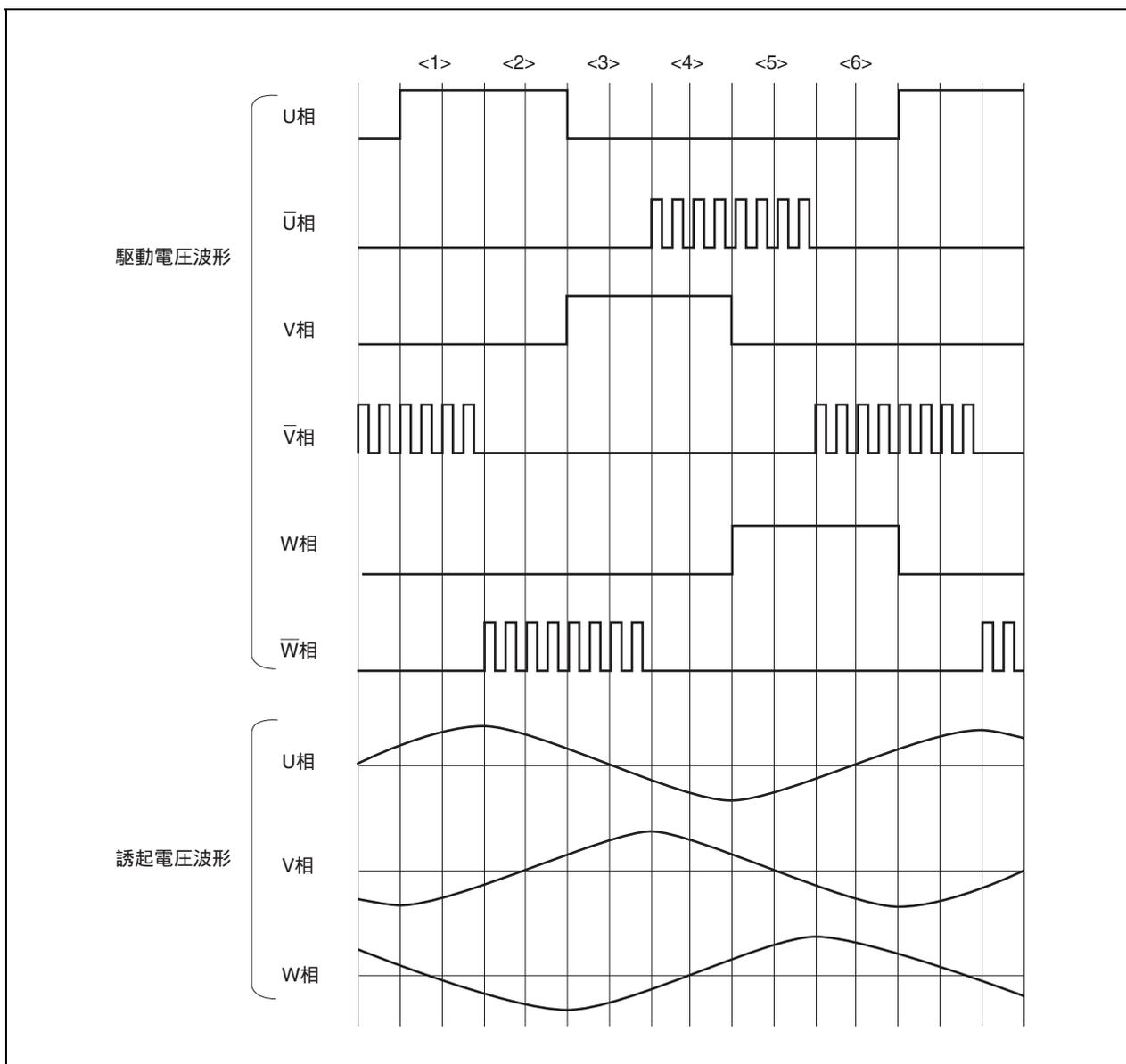


図1-2 ロータ位置検出原理

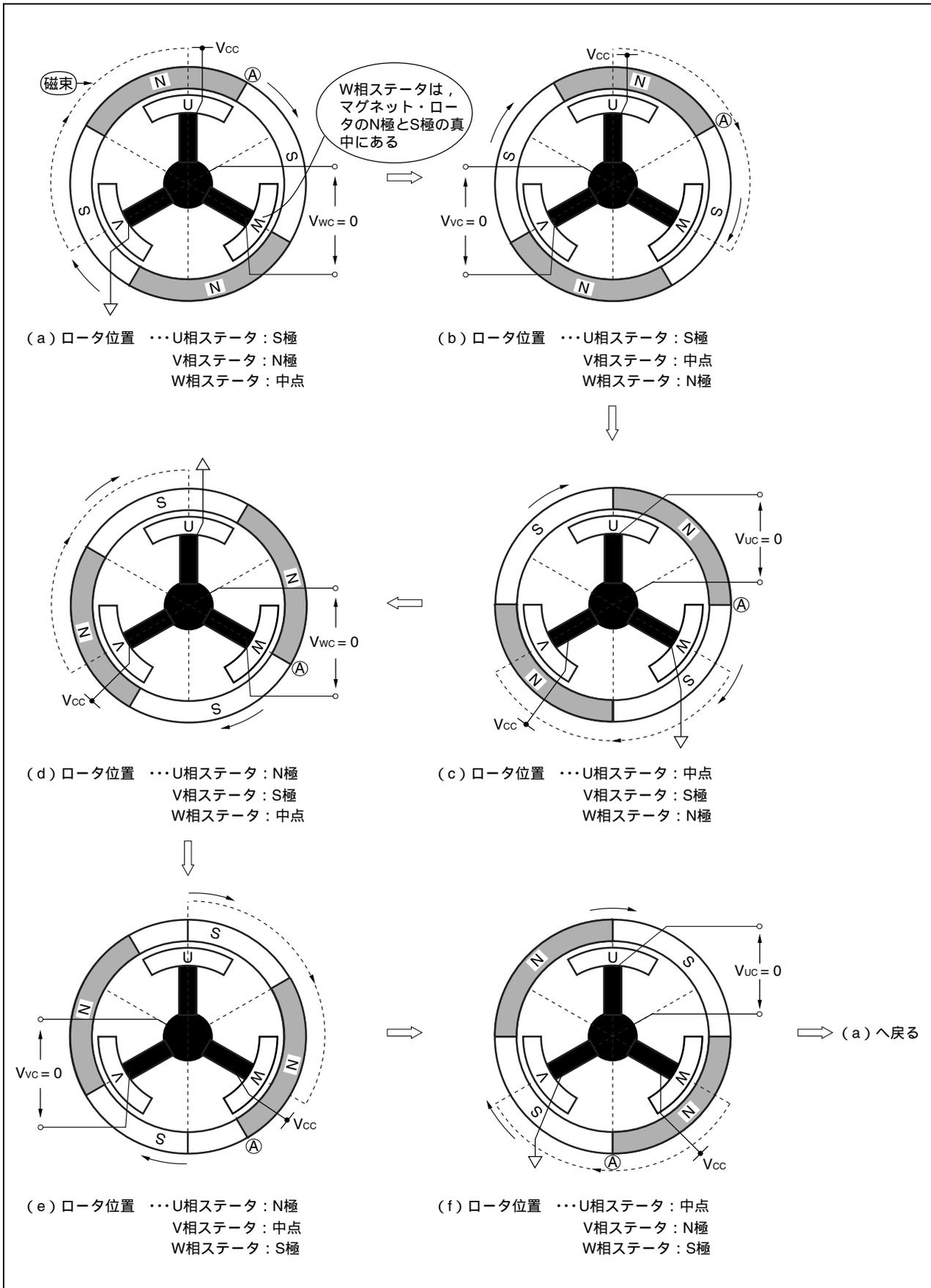
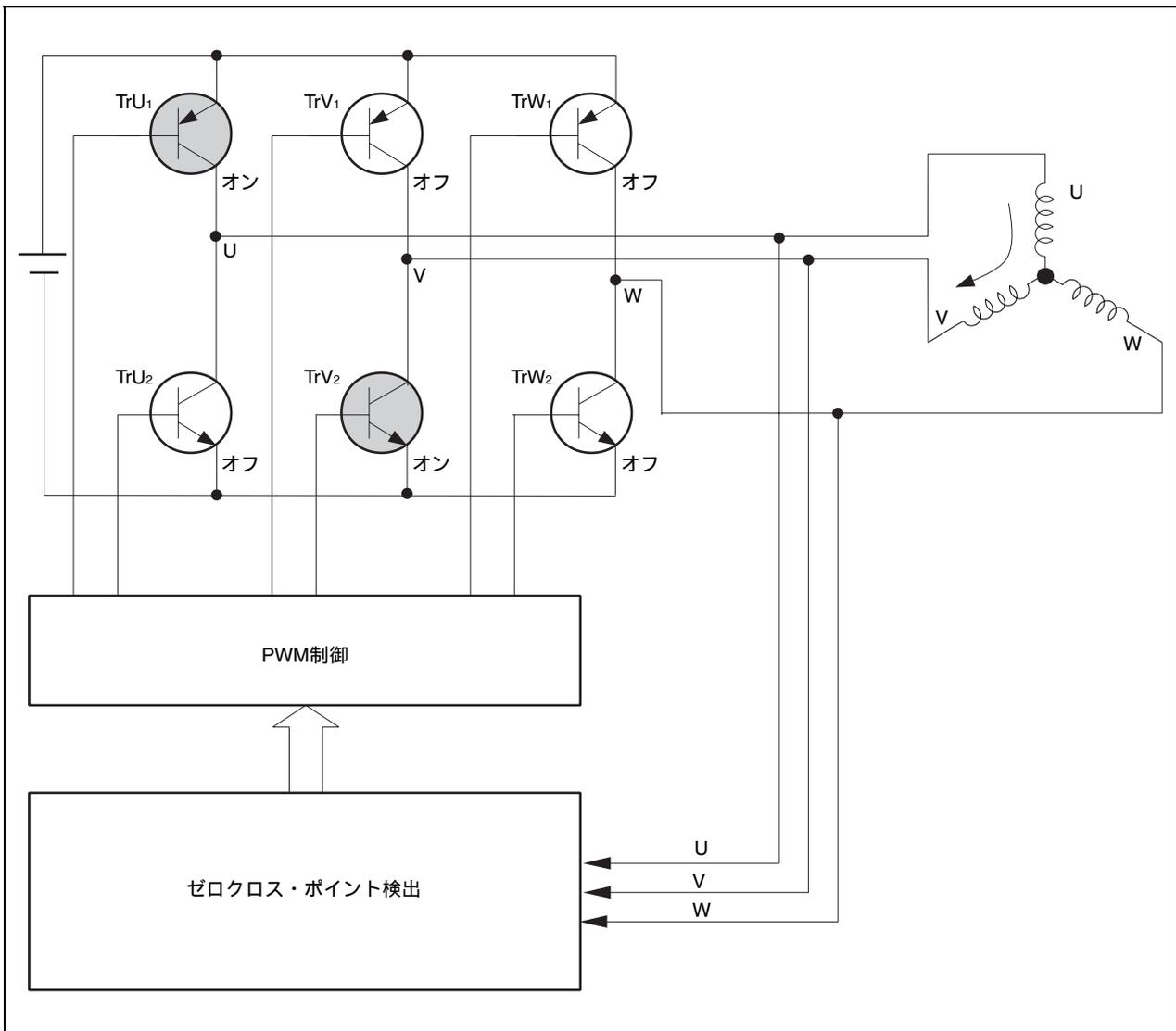


図1 - 3 3相ブラシレスDCモータ構成



センサレスBLDCモータの120度制御方法について次に説明します。

BLDCモータを制御するには、ロータの位置を知る必要があります。

BLDCモータのセンサレス制御の場合は、誘起電圧を用いてロータの位置を推定します。

図1 - 1のように、誘起電圧は駆動電圧波形と同じ位相で、正弦波に近い波形となります。また、図1 - 2は、モータのステータの極性切り替えとマグネット・ロータの回転の様子です。

図1 - 1と図1 - 2からわかるように、3相DCモータは、3相巻き線に3通りの駆動電流パターンを切り替えて流してロータを回転させます。

たとえば、<1>の期間では、U相駆動端子は出力トランジスタTrU₁がオンし、またV相駆動端子はTrV₂がオンとなりU相駆動端子からV相駆動端子に向かって流れます。このとき、W相巻き線は見かけ上、駆動回路から切り離された状態になり誘起電圧が発生します。

この誘起電圧は、ロータ位置を検出するために利用します。

回転数を制御するためには、モータに加える電圧を制御し、コイルに流れる電流を変化させます。電圧を変化させるためにPWM制御した波形をトランジスタに加えます。

上アーム側トランジスタ (TrU₁, TrV₁, TrW₁) をオンさせたまま, 下アーム側トランジスタ (TrU₂, TrV₂, TrW₂) に加えたい電圧に比例したデューティの波形 (PWM波形) を加えることによって, 電圧を変化させます。

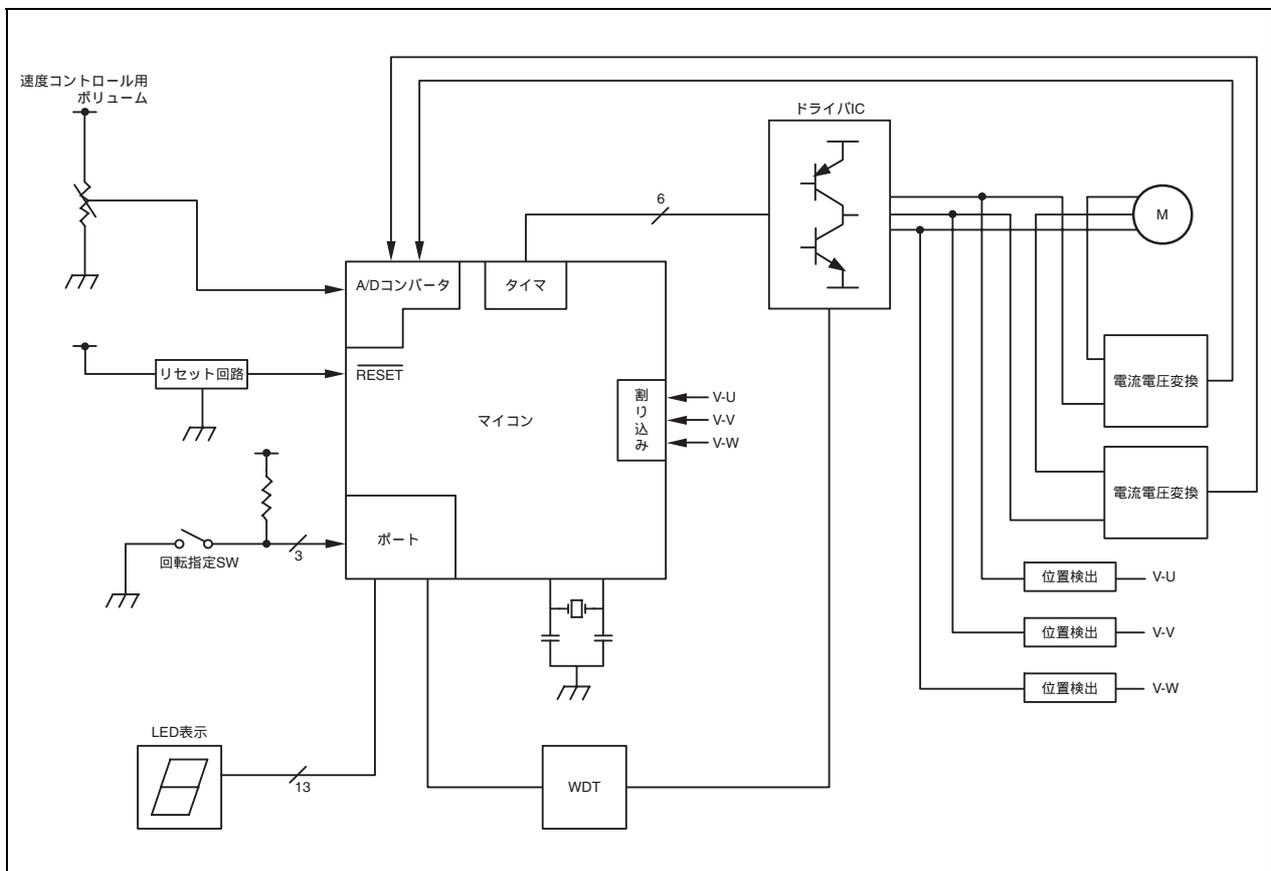
第2章 ハードウェア構成

ハードウェア構成について説明します。

2.1 構成

次にレファレンス・システムの主な機能を示します。このレファレンス・システムは、電源を投入したあと、回転指定SWスイッチを押すと、モータが指定の方向に回転を開始します。

図2 - 1 全体のシステム構成



(1) 速度コントロール用ボリューム

モータの回転数の増減設定ボリューム

(2) 回転指定SW

CW, CCW, およびSTOP用スイッチ

(3) LED表示

回転数, 演算時間等の表示LED

(4) WDT

ウォッチドッグ・タイマ

(5) ドライバIC

モータ駆動用ドライバ

(6) 電流電圧変換回路

モータの駆動電流を電圧に変換, 過電流検出用

(7) 位置検出回路

誘起電圧からロータの位置推定信号出力

2.2 回路図

レファレンス・システムの回路図を図2 - 2に示します。

レファレンス・システムは、V850ES/KJ1と、リセット回路，発振回路，端子処理のマイコン周辺部，および運転モードSW部，LED出力部，ウォッチドッグ・タイマ回路部，ドライブ回路部，モータ制御部，モータ回転指示部で構成されています。

(1) マイコンおよびマイコン周辺部

V850ES/KJ1，リセット回路，発振子を使用した発振回路，未使用端子の端子処理で構成されています。

(2) 運転モードSW部

CW回転またはCCW回転運転の設定を行うSWで構成されています。

(3) LED出力部

回転数，エラー表示などを行う16個のLEDで構成されています。

(4) ウォッチドッグ・タイマ回路部

V850ES/KJ1から1 ms以上の期間パルスがなかった場合，停止信号を出力します。

(5) ドライブ回路部

インバータ・タイマの6相出力からモータ・ドライブ用U, V, W相出力に変換しています。このドライブ回路は，モータ仕様によるため具体例は示しておりません。

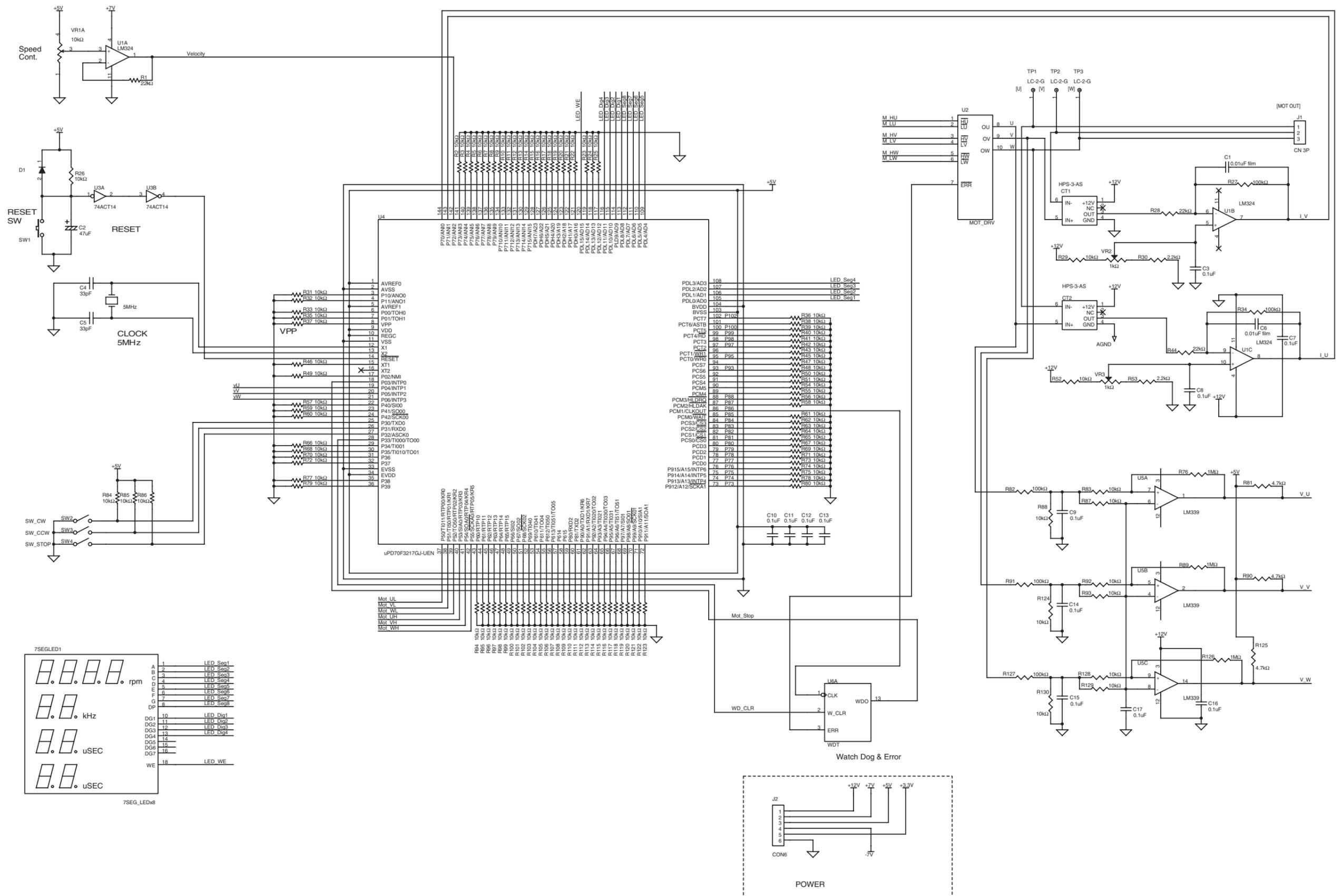
(6) モータ制御部

モータの駆動電流U, VをA/D変換により測定するため，HPS-3-AS, LM324などで構成されています。

(7) モータ回転指示部

モータの回転数を設定するため，ボリューム，LM324で構成されています。

図2 - 2 V850ES/KJ1の回路図



3.2 周辺I/O

レファレンス・システムでは、次のように周辺I/Oを使用しています。

表3 - 1 使用周辺I/O一覧

機能	周辺I/O機能名
インバータ・タイマ	RTO (RTP00-RTP05)
10 msタイマ	タイマ01 (TM01)
モータ制御タイマ	タイマ00 (TM00)
速度計測用タイマ	タイマ04 (TM04)
U相電流	ANI0
V相電流	ANI1
設定スピード (ボリューム)	ANI2
U相ゼロクロス入力	INTP1
V相ゼロクロス入力	INTP2
W相ゼロクロス入力	INTP3
CWキー入力	P30
CCWキー入力	P31
STOPキー入力	P32
WDTリセット出力	P33
LED出力	PDL0-PDL11, PDL15

(1) 周辺I/O機能の説明**(a) インバータ・タイマ**

RTP00-RTP05端子を使用してPWM波形を出力します。

レファレンス・システムでは次のような設定になっています。

- ・インバータ・タイマ出力：ロウ・アクティブ
- ・INTP0端子入力がハイ・レベルのとき，PWM出力停止

(b) モータ制御用タイマ

各モータ制御用タイマを使用し，50 μ sインターバル割り込みを発生させます。

(c) 10 msタイマ

各10 msタイマを使用し，10 msインターバル割り込みを発生させます。

(d) 速度計測用タイマ

モータの回転スピード計測用に使用します。

(e) 電流値入力

ANI0：U相電流値（-5～+5 A）

ANI1：V相電流値（-5～+5 A）

(f) 速度指令ボリューム値入力

ANI2を使用して0-1023までの値を入力します。

3.3 PWM制御

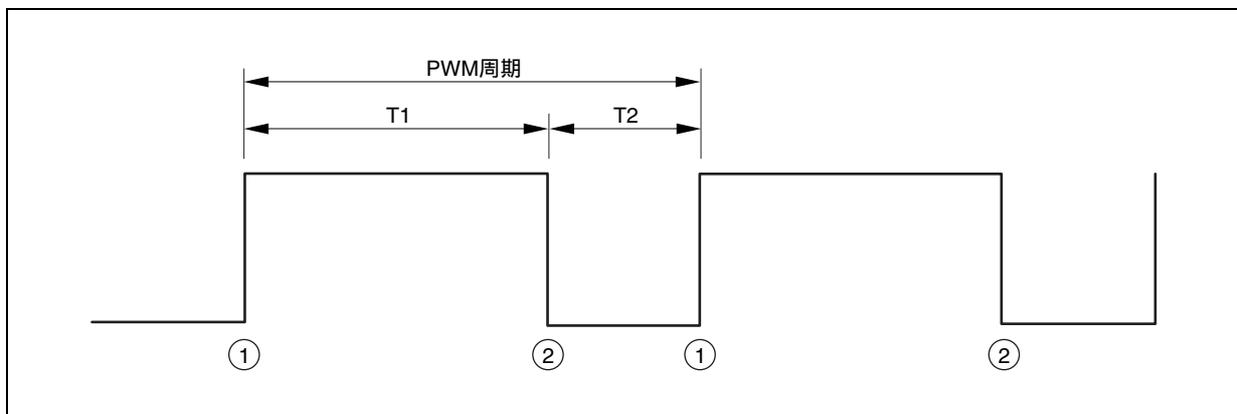
レファレンス・システムでは、リアルタイム出力機能（RTO）を使用してPWM制御を行っています。

(1) PWM波形作成方法

PWM波形は、次に示すようにPWM周期中にT1とT2の区間があります。PWM波形制御は、リアルタイム出力機能のあるタイマを使用して、T1およびT2の時間間隔で交互に出力パターンをポートに出力することにより実現できます。

また、この方式では、デューティ比が100%または0%の場合には または がなくなるため、デューティ比を最小と最大の範囲に制限しています。

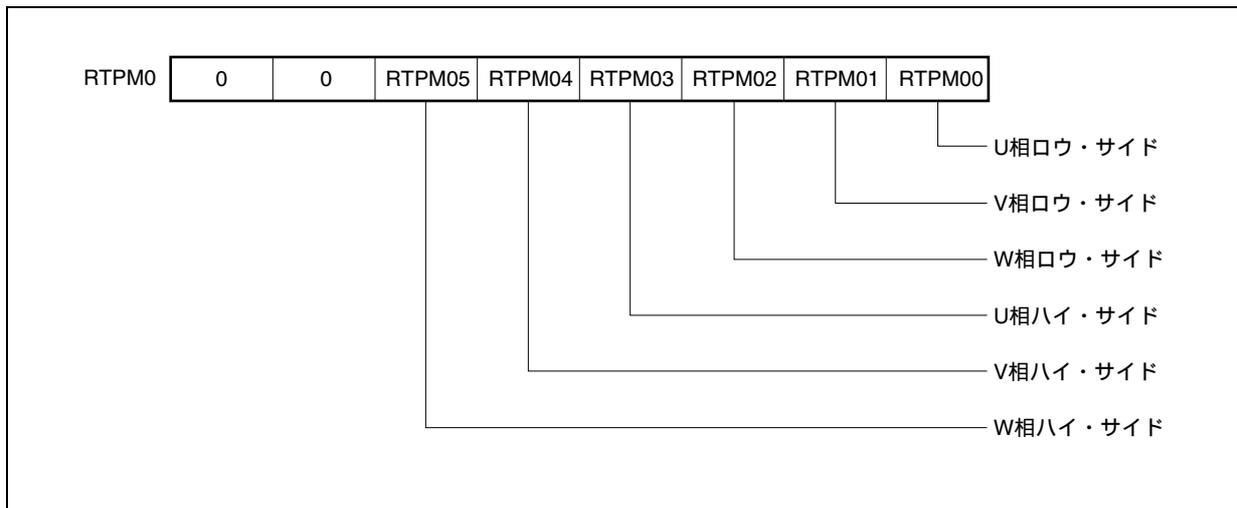
図3 - 2 PWM波形作成方法



(2) サンプル回路のリアルタイム出力ポートの割り付け

サンプル回路では、次のようにリアルタイム出力ポートにPWM制御端子を割り付けています。

図3 - 3 サンプル回路のリアルタイム出力ポートの割り付け



3.4 ソフトウェア処理構造

次にソフトウェア処理構造を示します。

図3 - 4 メイン処理構造

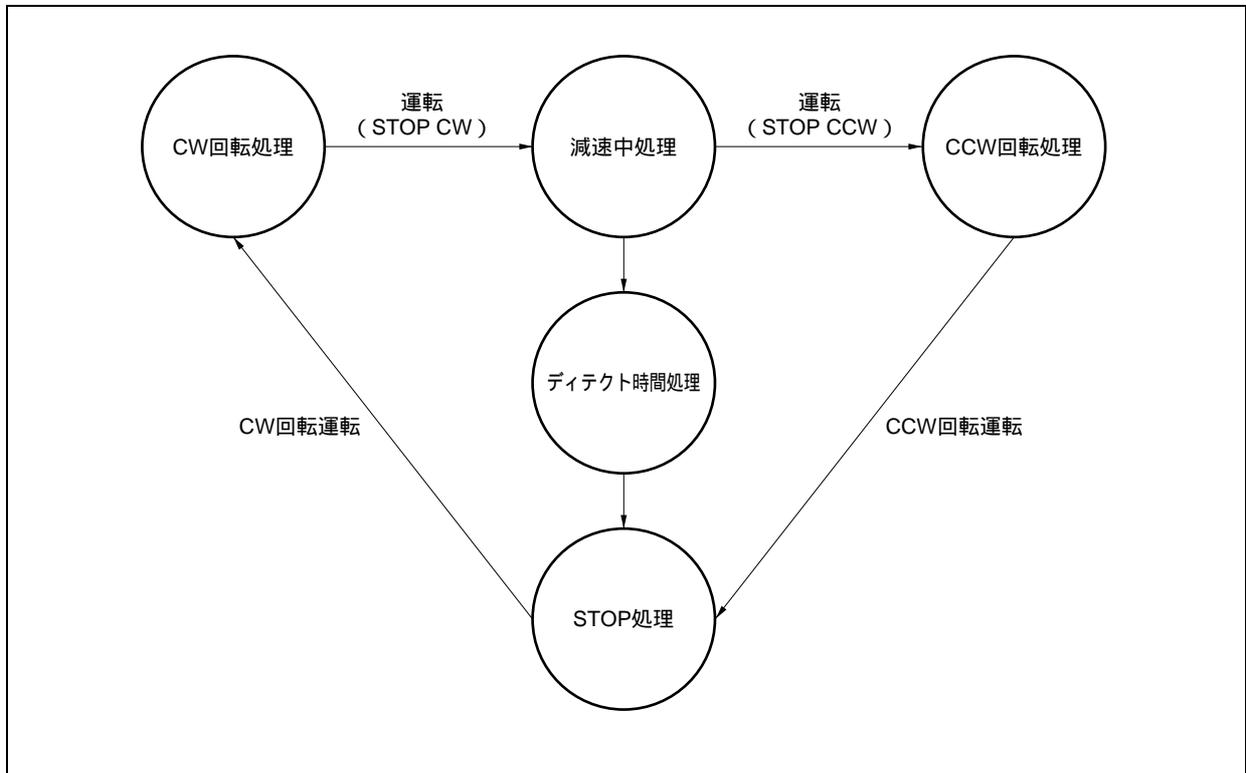
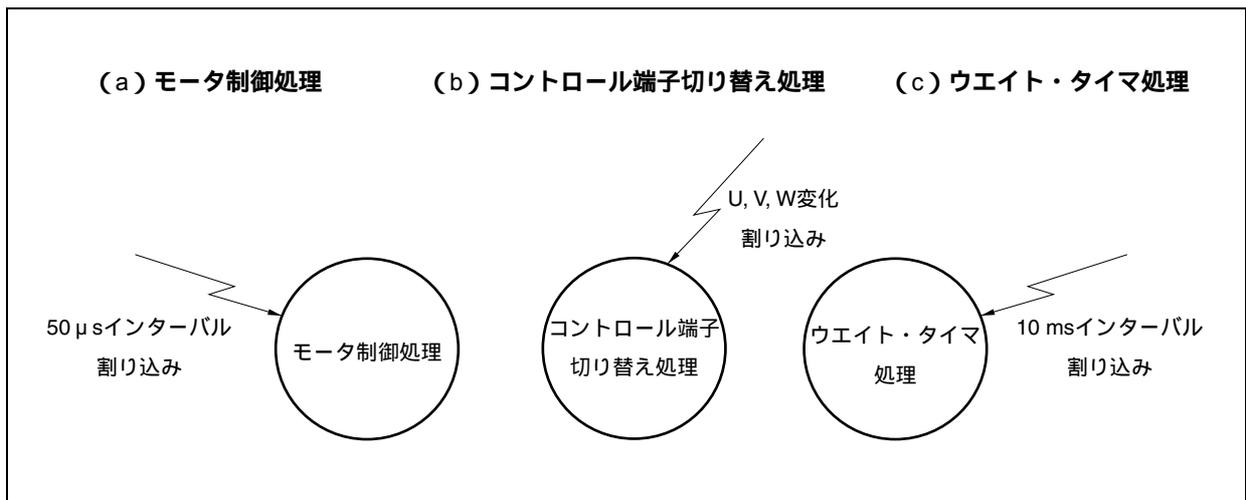


図3 - 5 割り込み処理構造



メイン処理で運転モードSWの状態を監視して、CW、CCWおよび停止状態へ処理を移行します。指示された状態を50 μ sインターバル割り込みでモータ制御を行います。

モータ制御状態には次の3つがあります。

- ・停止状態

モータの制御を行いません。

- ・初期動作状態

起電力のゼロクロス点を検出できる速度まで見込み回転制御を行います。

- ・速度制御状態

指示された速度となるようにフィードバック回転制御を行います。

3.5 フロー・チャート

3.5.1 メイン処理

図3 - 6にメイン処理についてのフローを示します。

図3 - 6 メイン処理

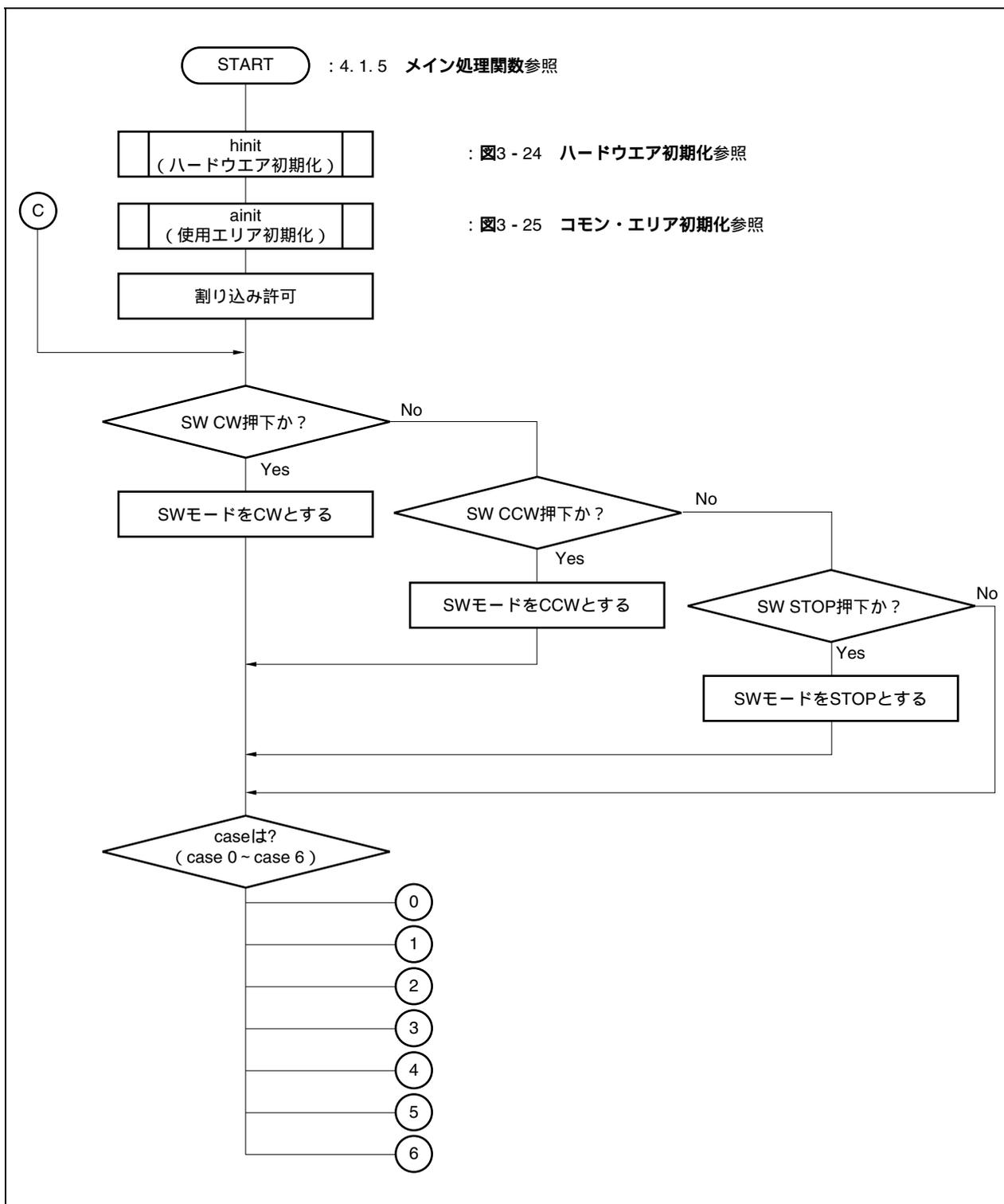


図3 - 7 case 0 (停止中処理)

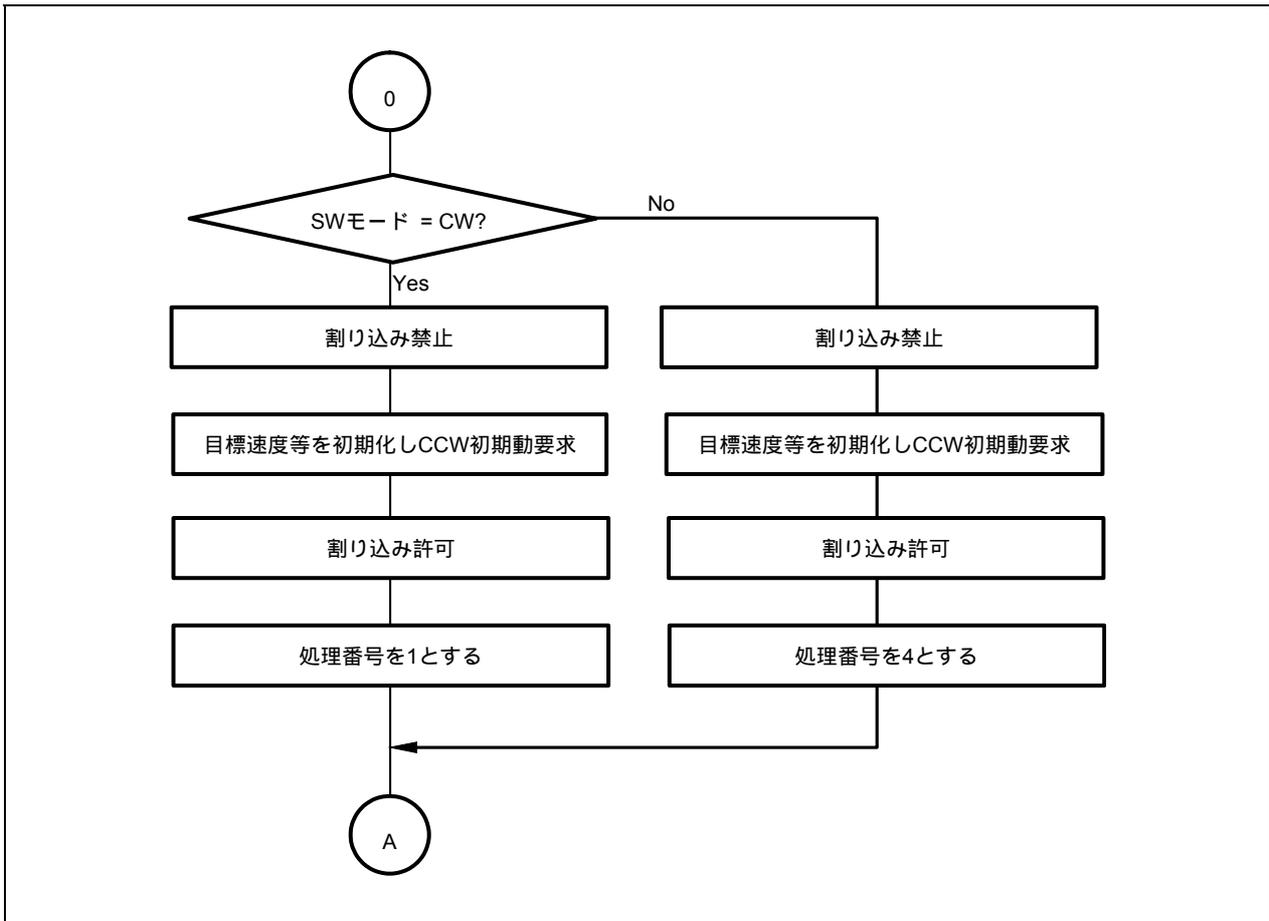


図3 - 8 case 1 (CW加速処理)

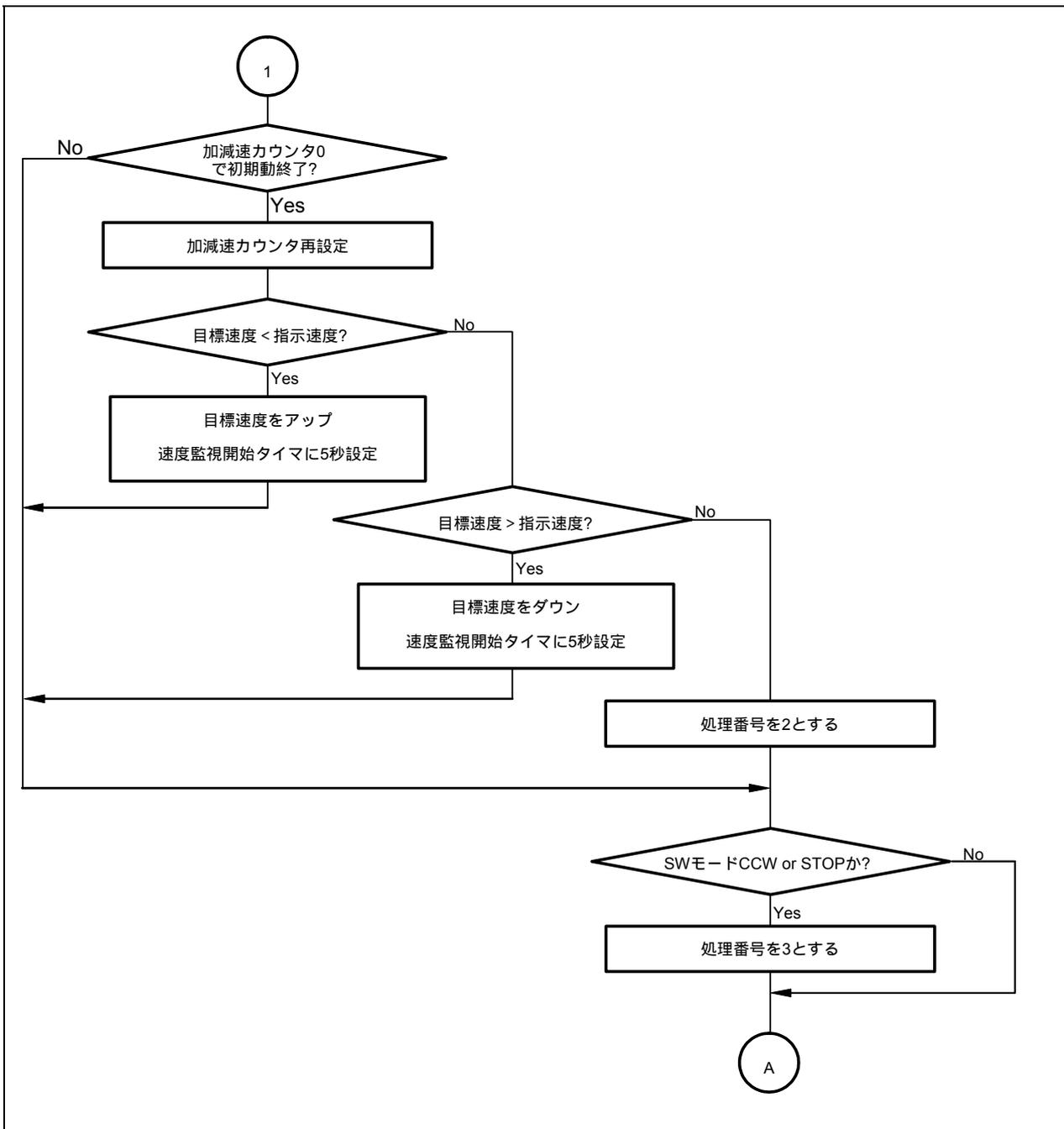


図3 - 9 case 2 (CW定速処理)

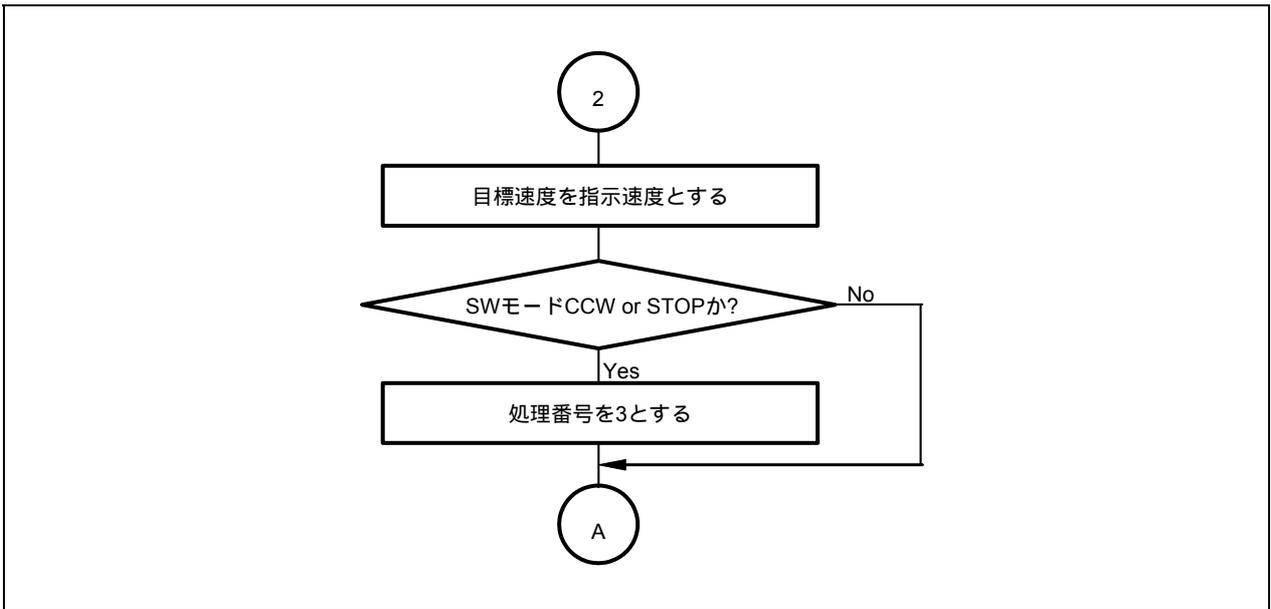


図3 - 10 case 3 (CW停止処理)

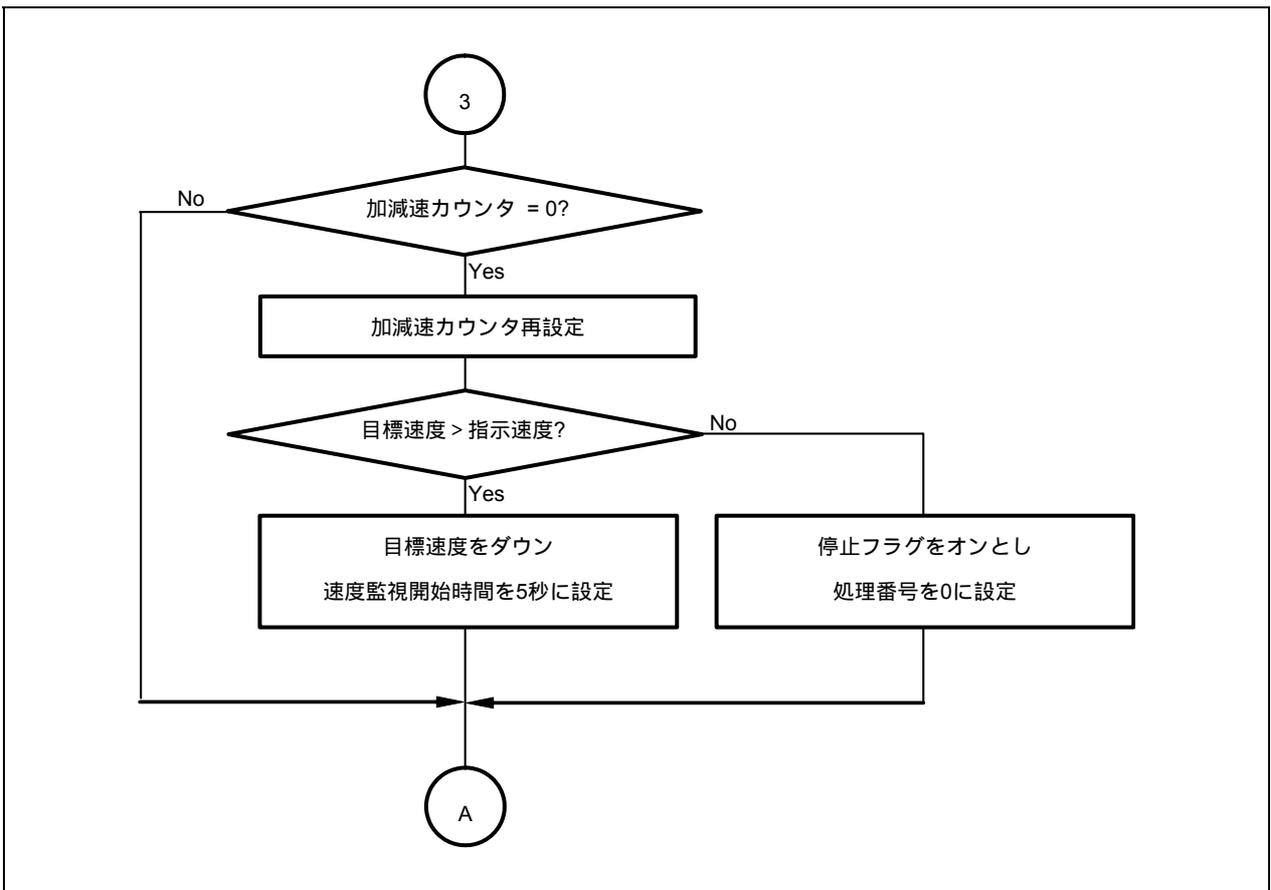


図3 - 11 case 4 (CCW加速処理)

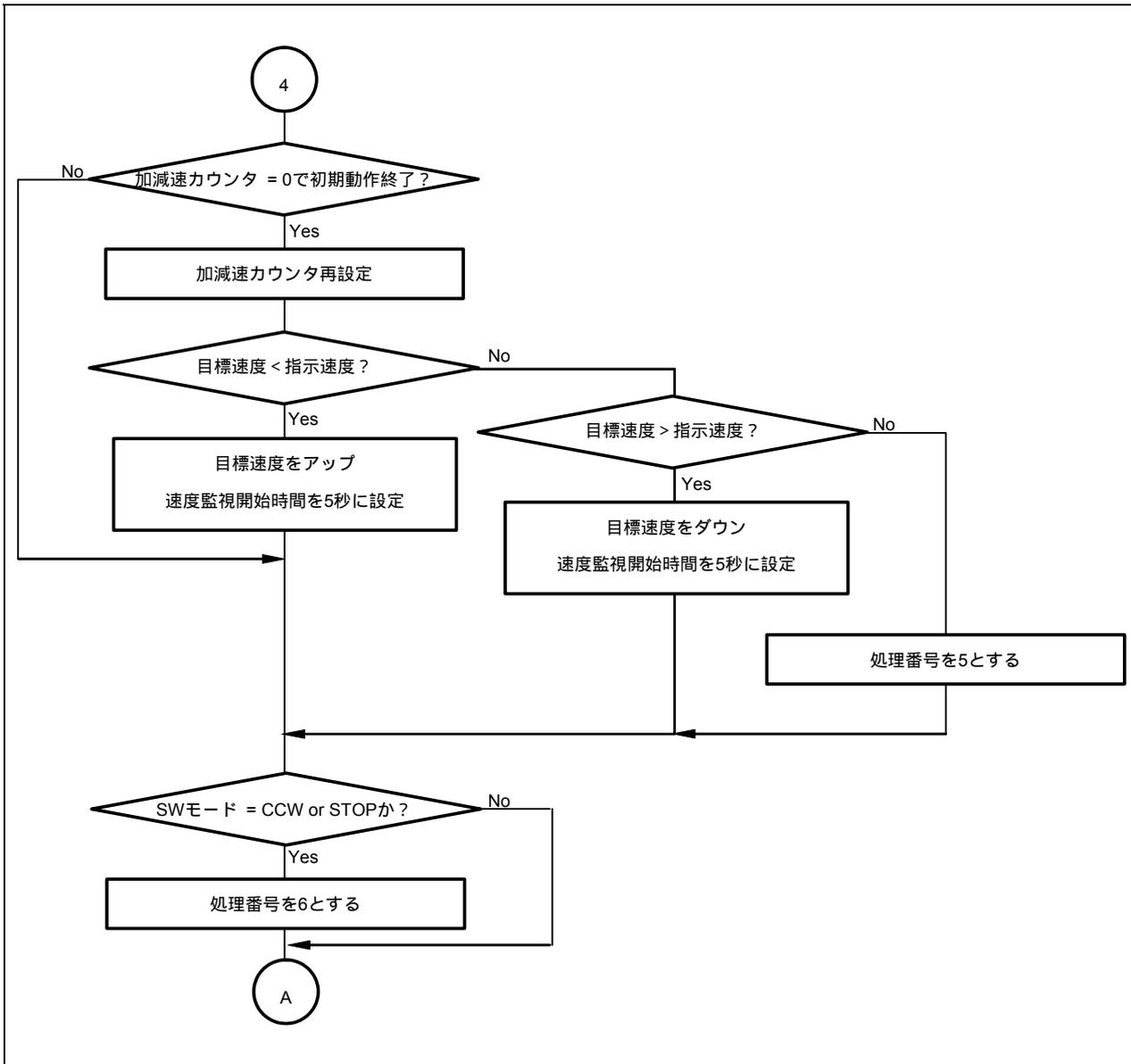


図3 - 12 case 5 (CCW定速処理)

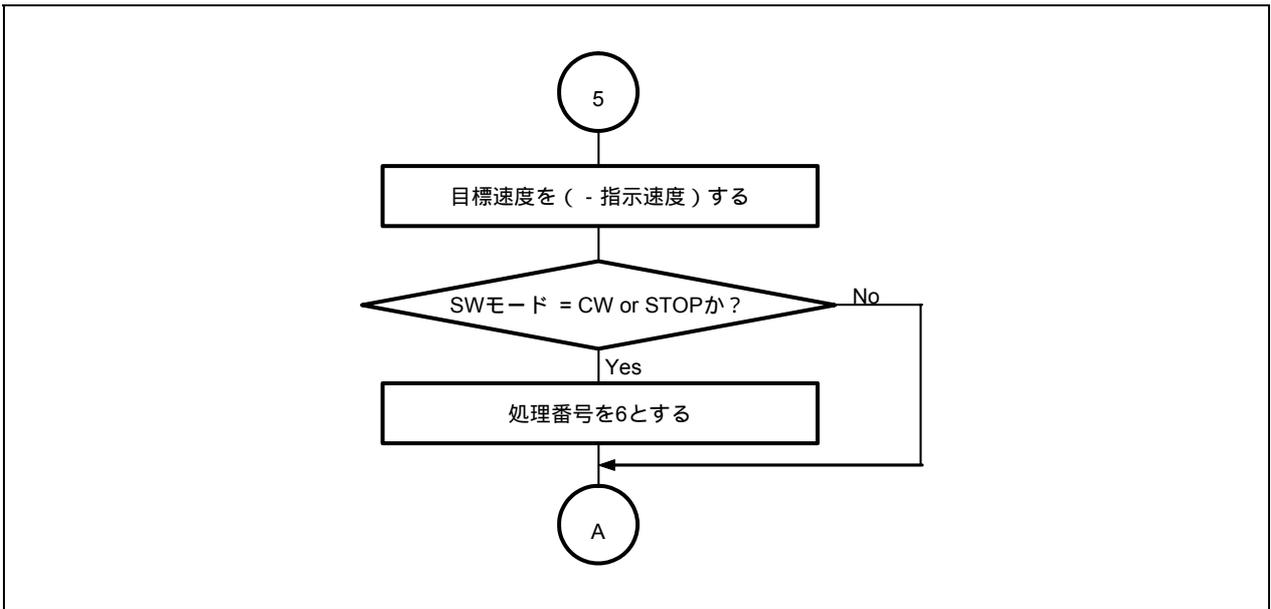


図3 - 13 case 6 (CCW停止処理)

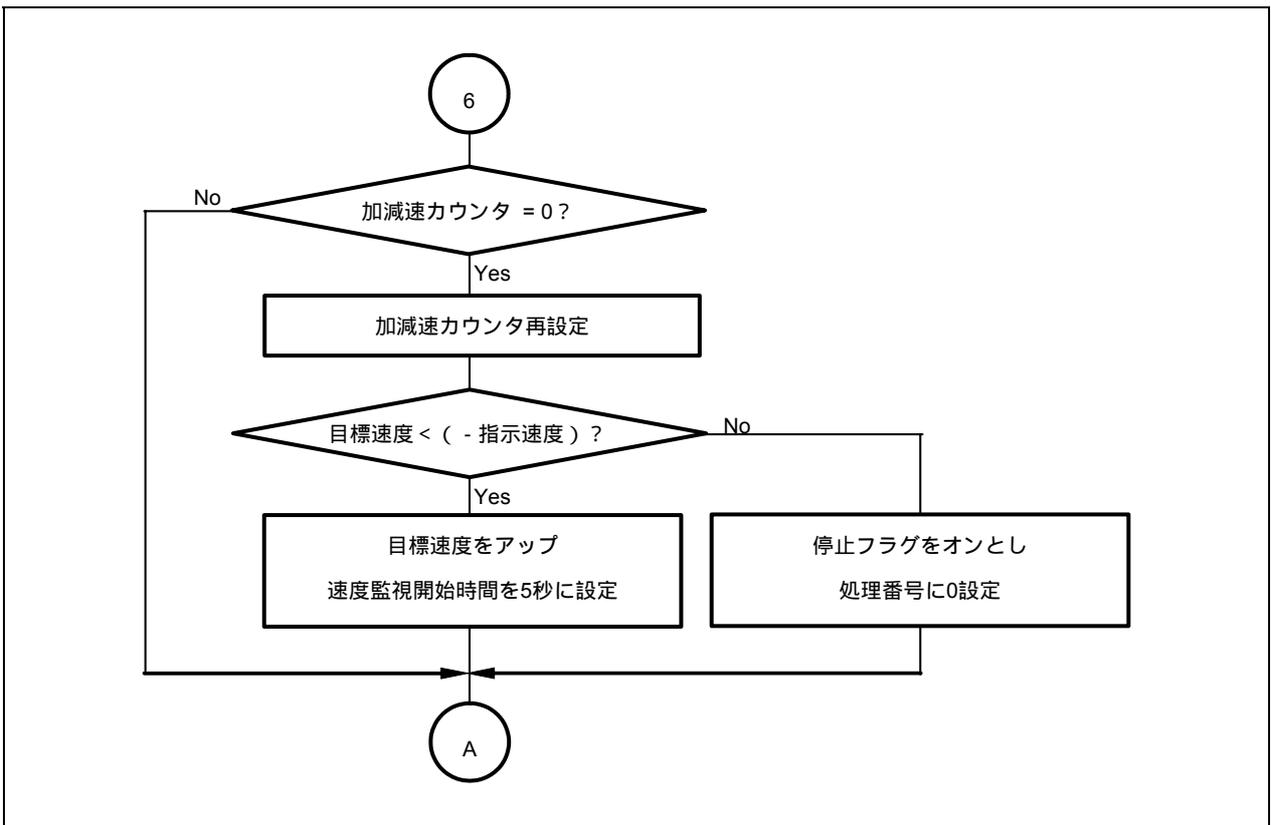


図3 - 14 デイテクト待ち (1/2)

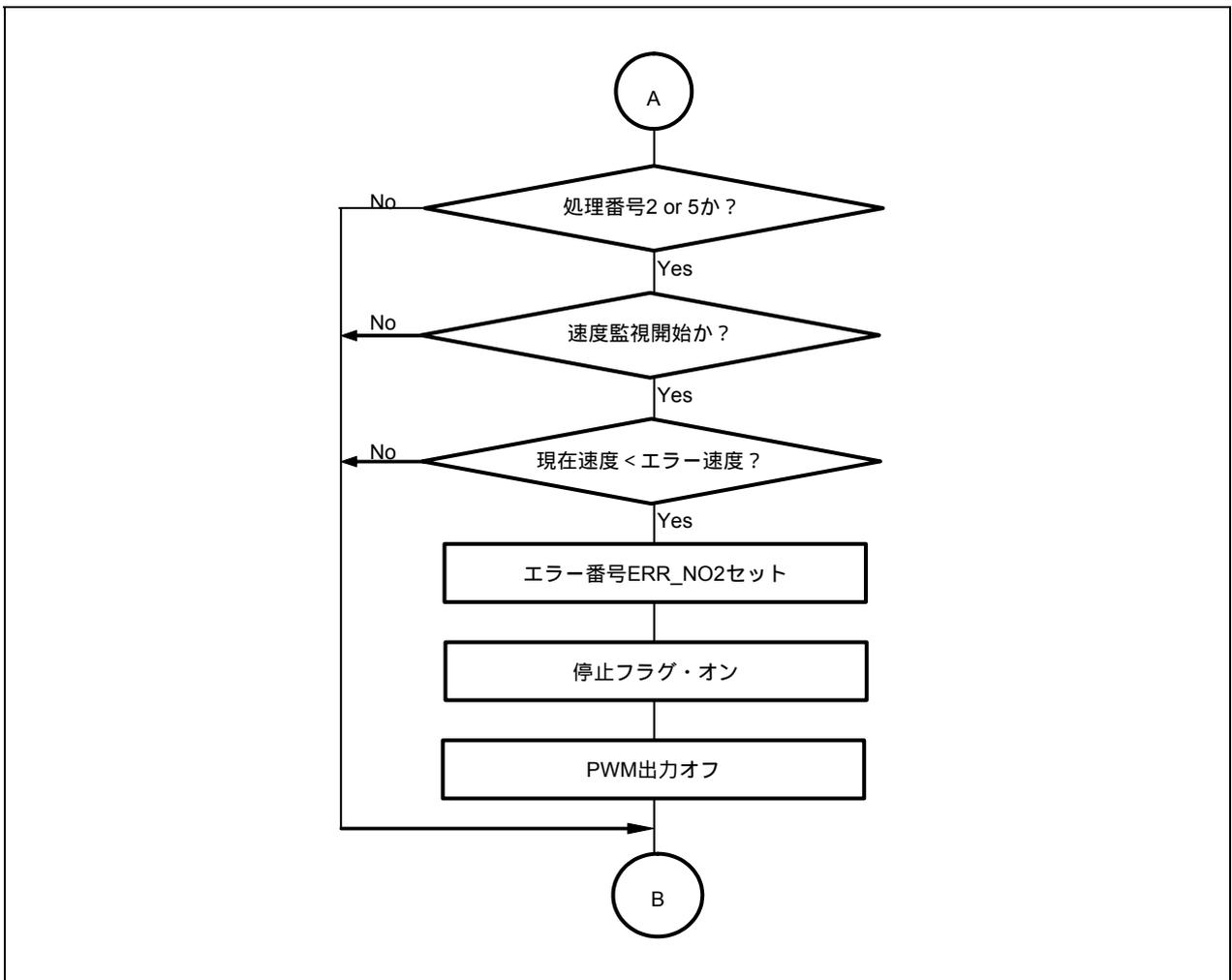
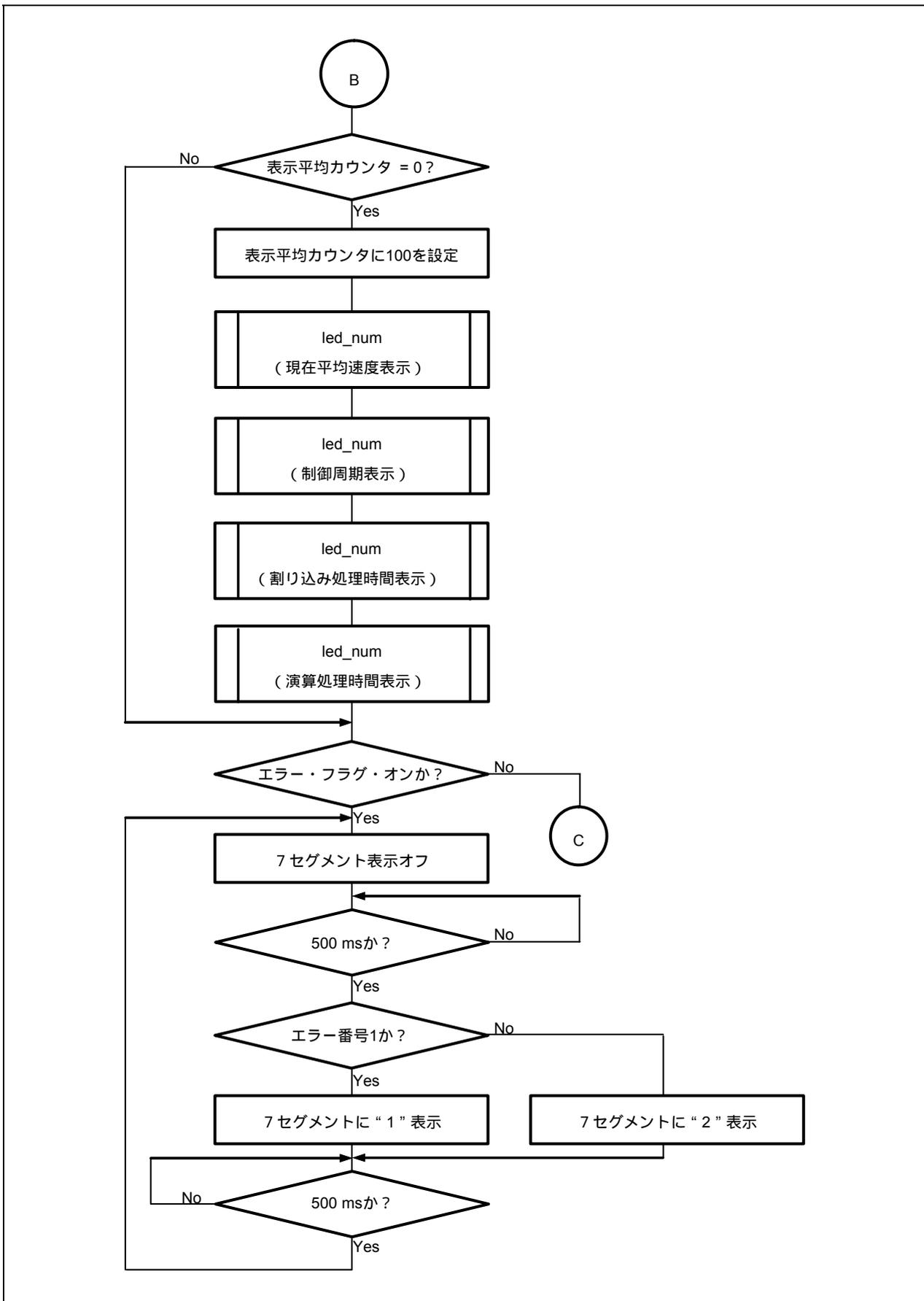
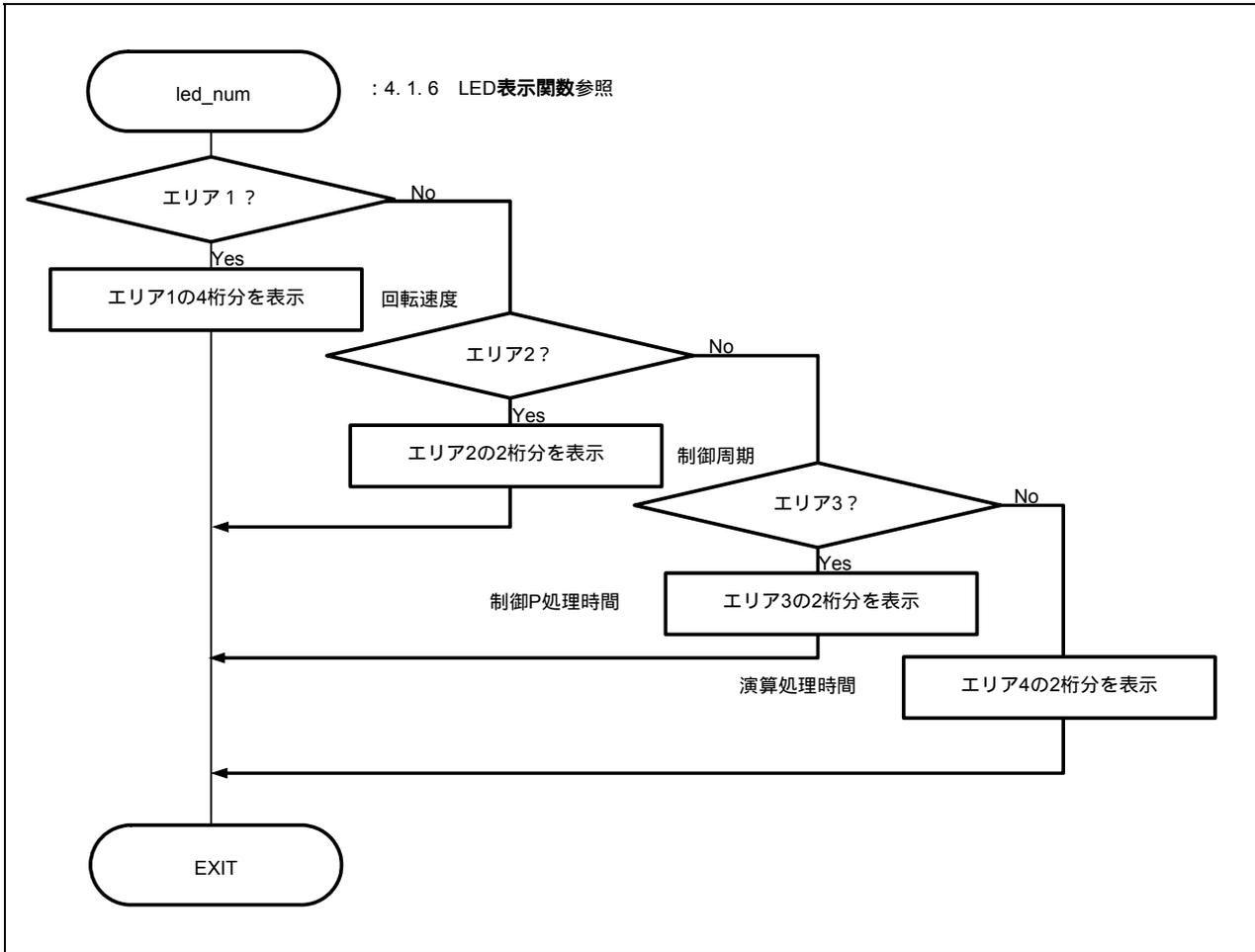


図3 - 14 ディテクト待ち (2/2)



3.5.2 LED表示

図3 - 15 LED表示



3.5.3 モータ制御処理

図3 - 16 制御割り込み処理 (1/5)

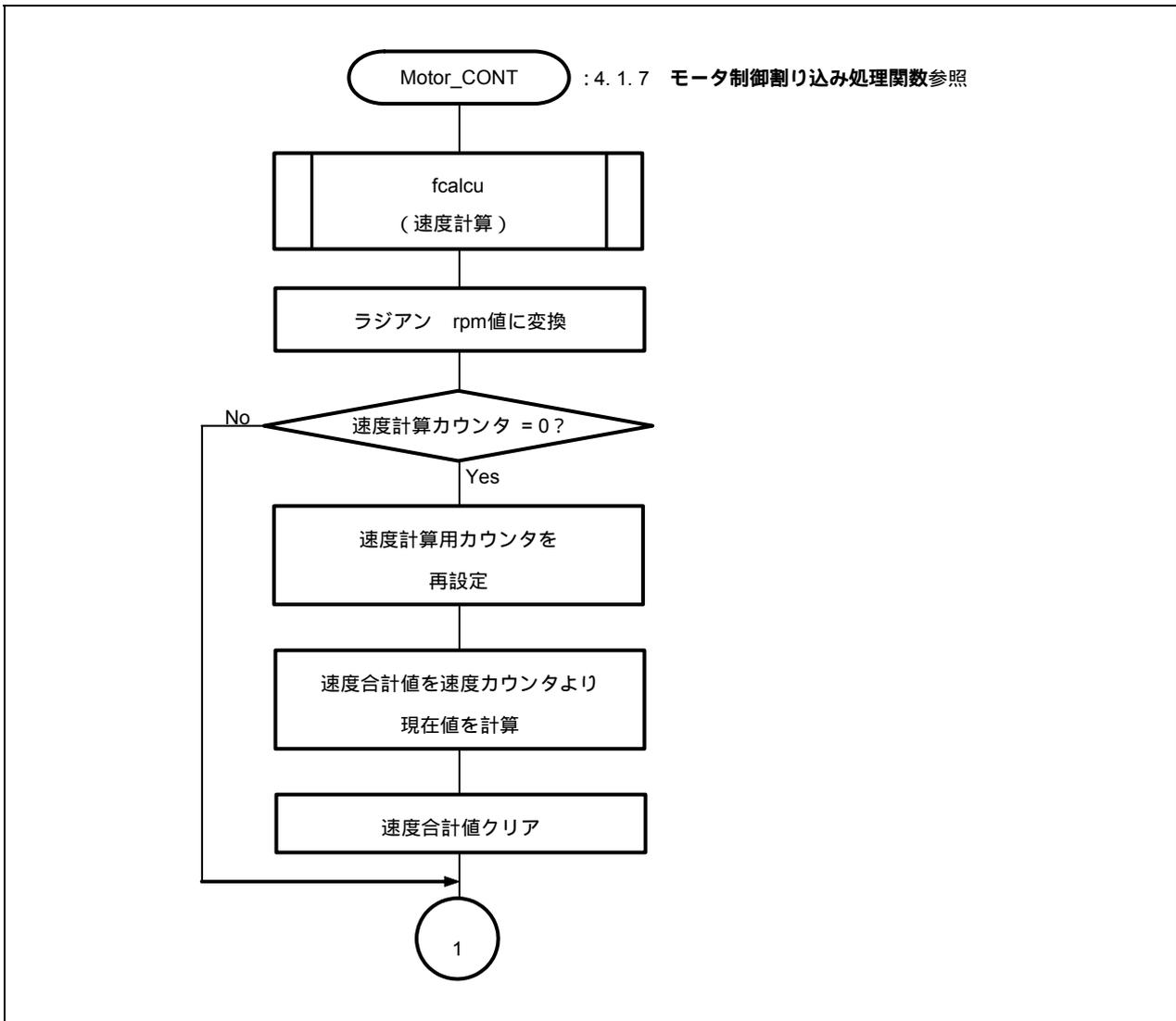


図3 - 16 制御割り込み処理 (2/5)

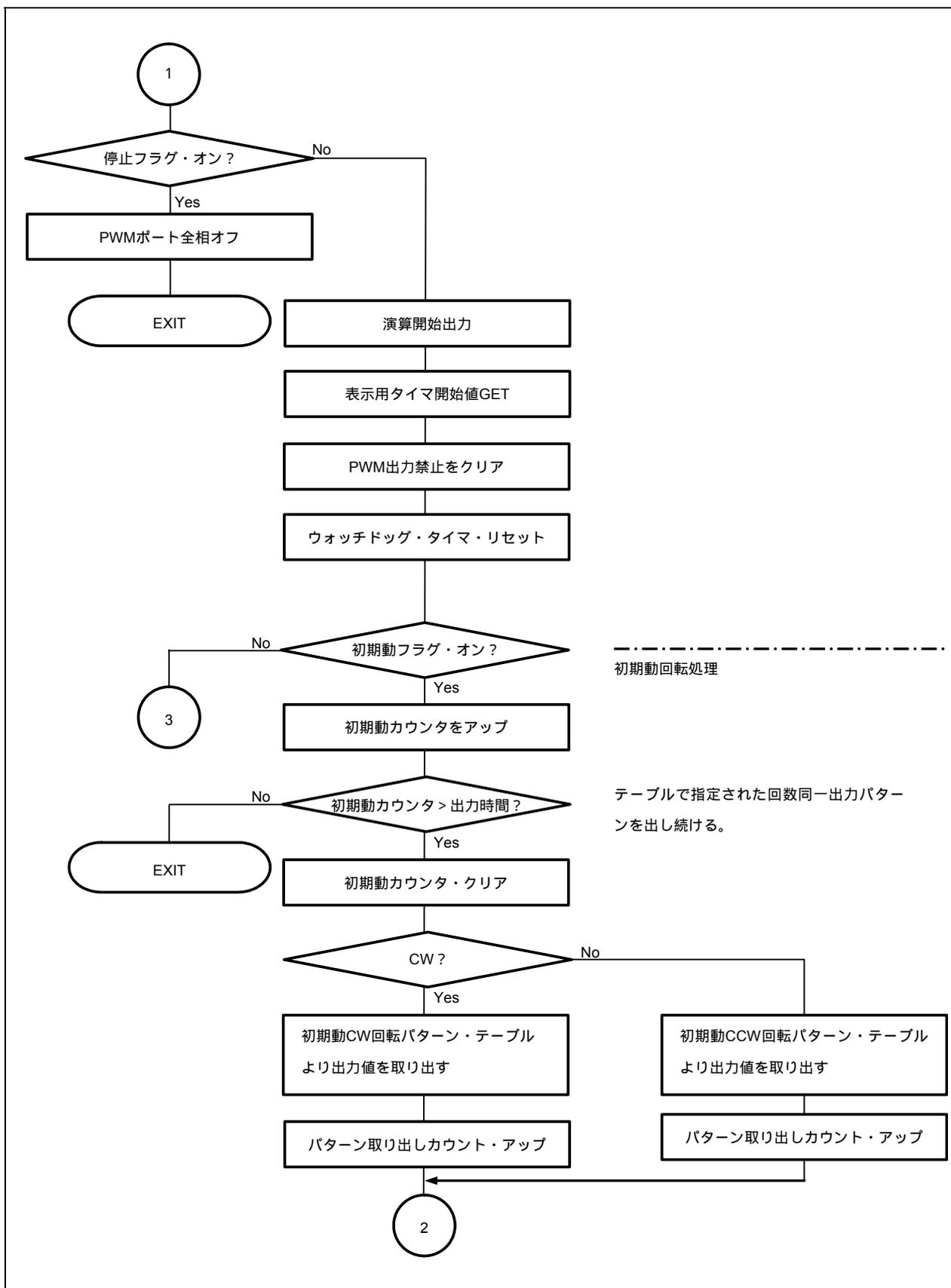


図3 - 16 制御割り込み処理 (3/5)

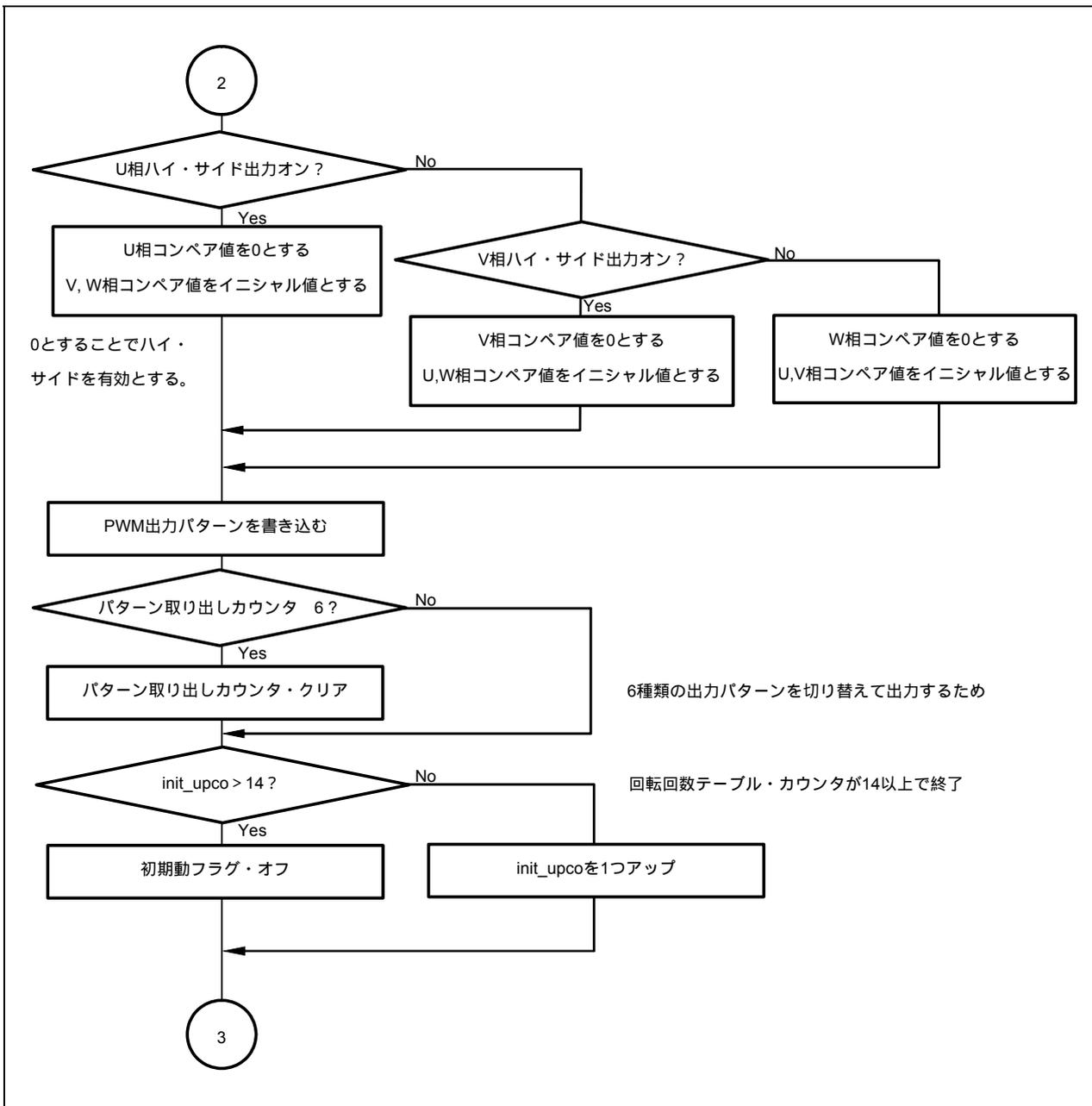


図3 - 16 制御割り込み処理 (4/5)

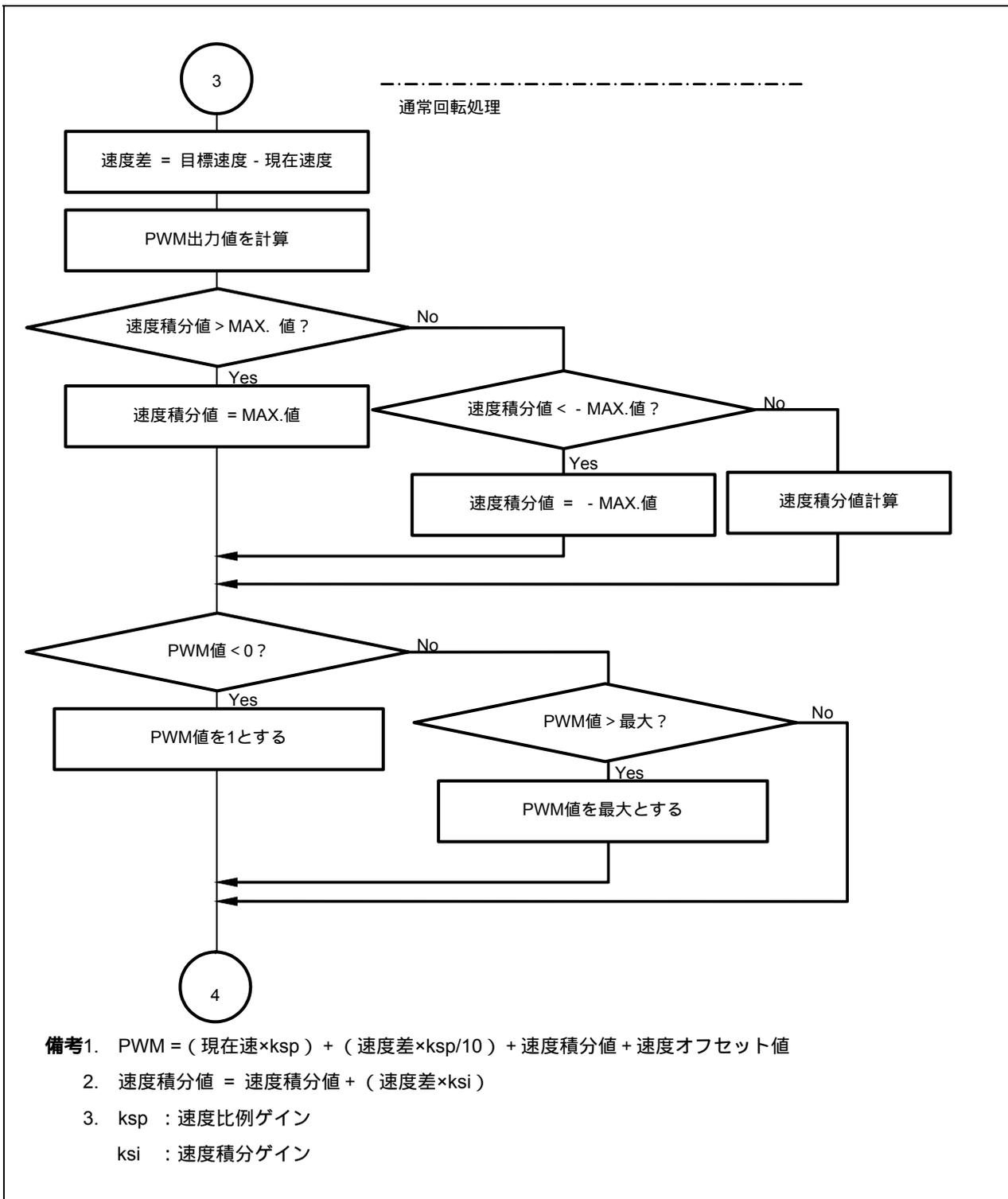
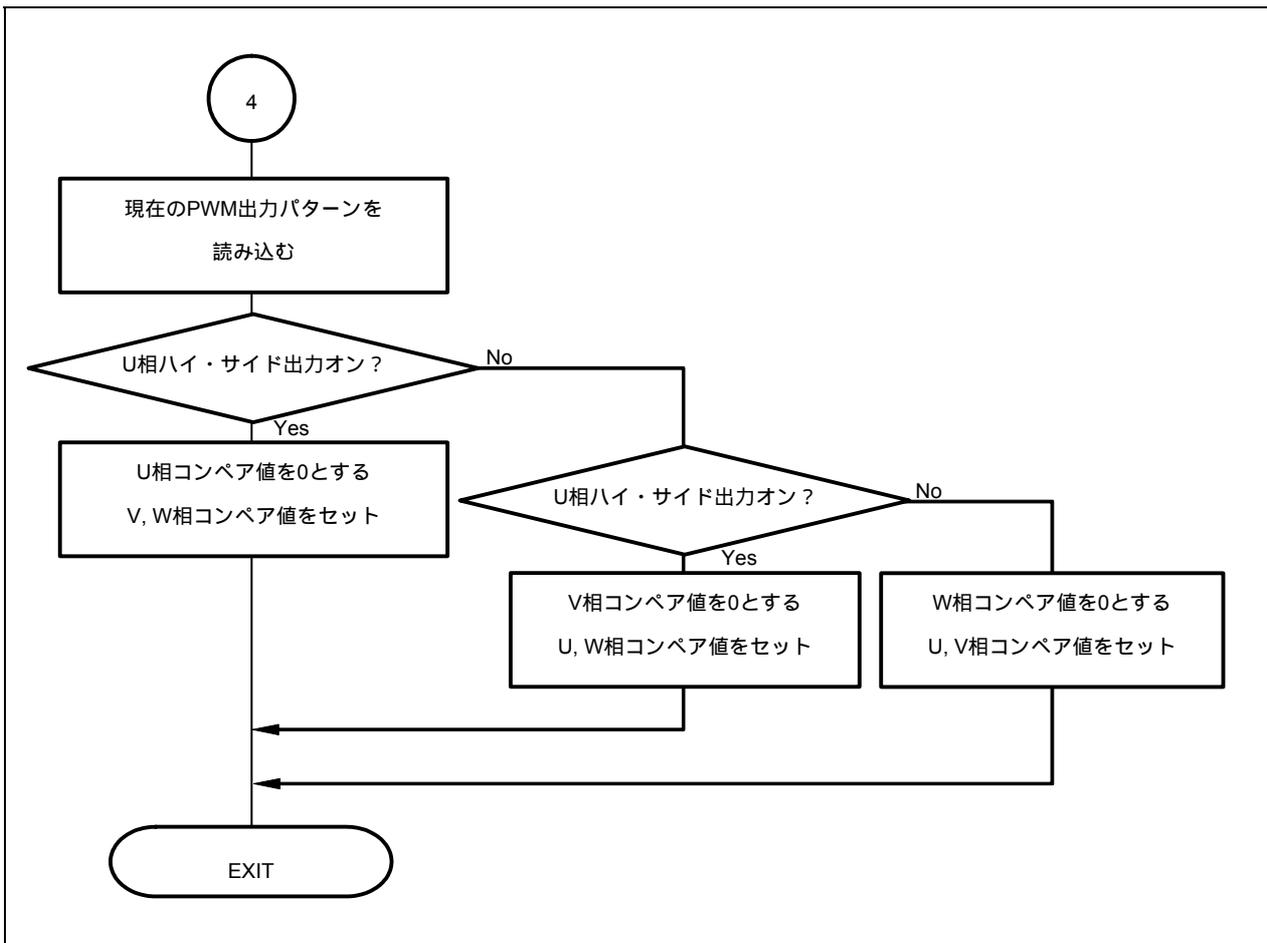
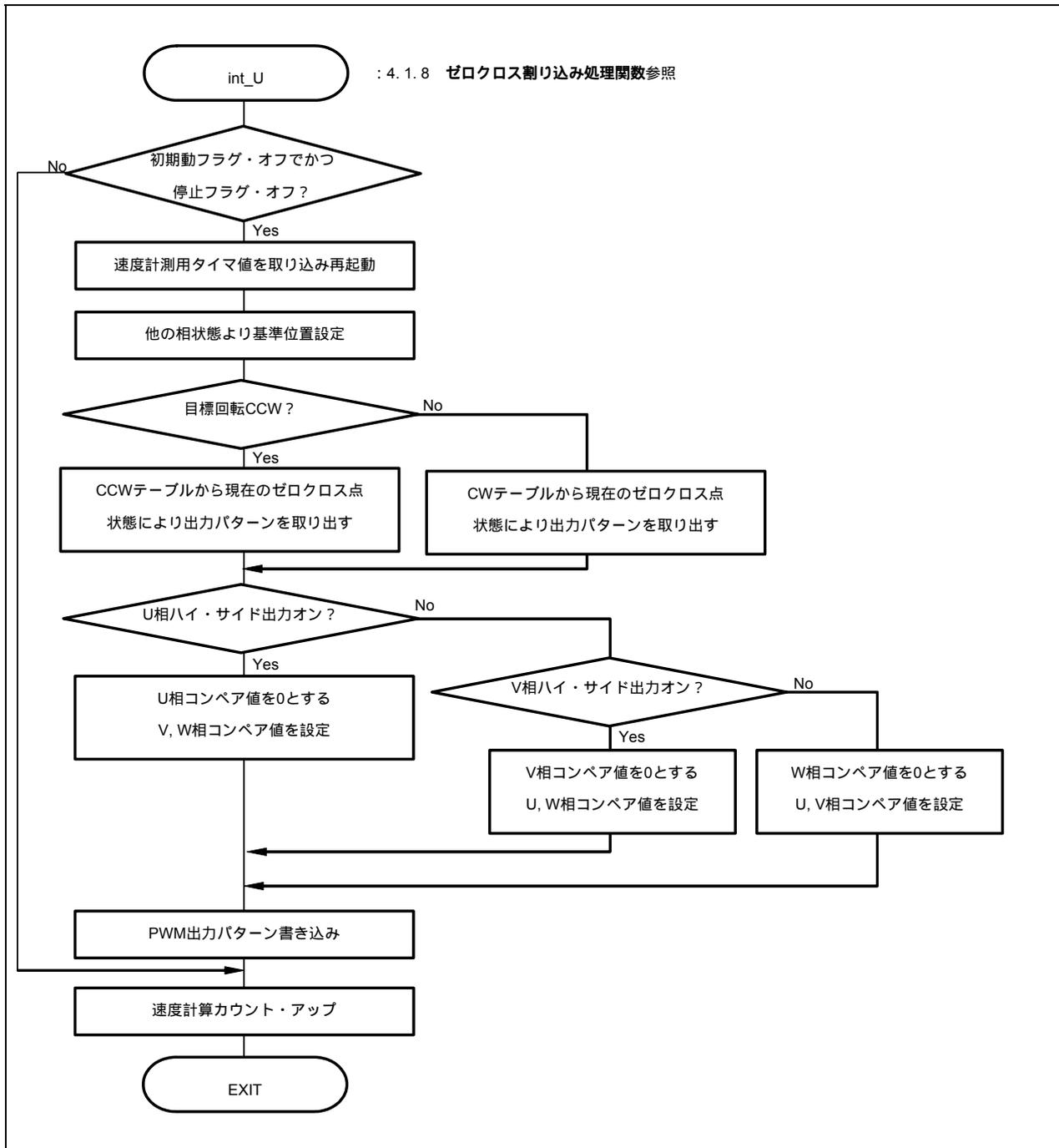


図3 - 16 制御割り込み処理 (5/5)



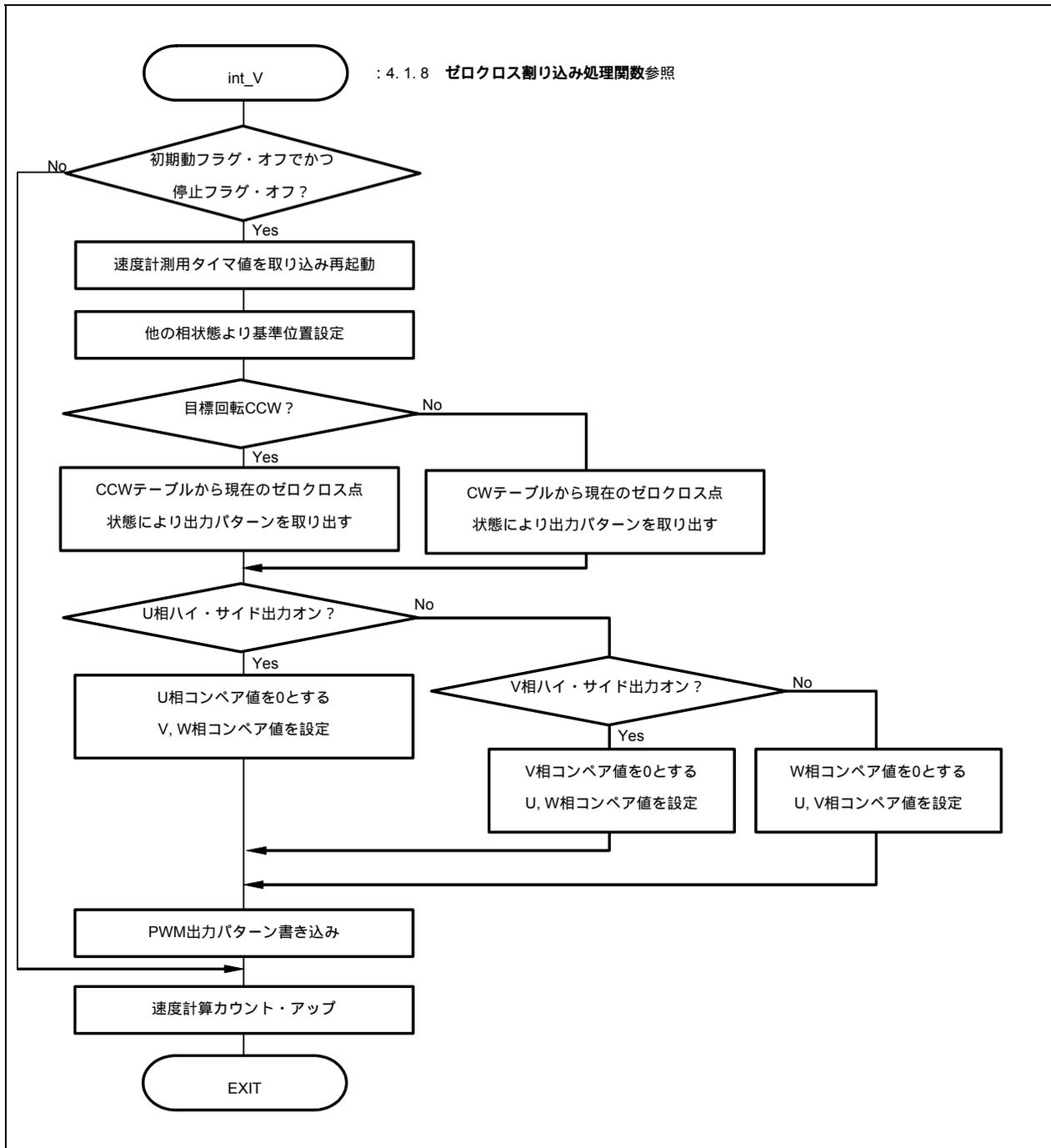
3.5.4 Uゼロクロス点割り込み処理

図3 - 17 Uゼロクロス点割り込み処理



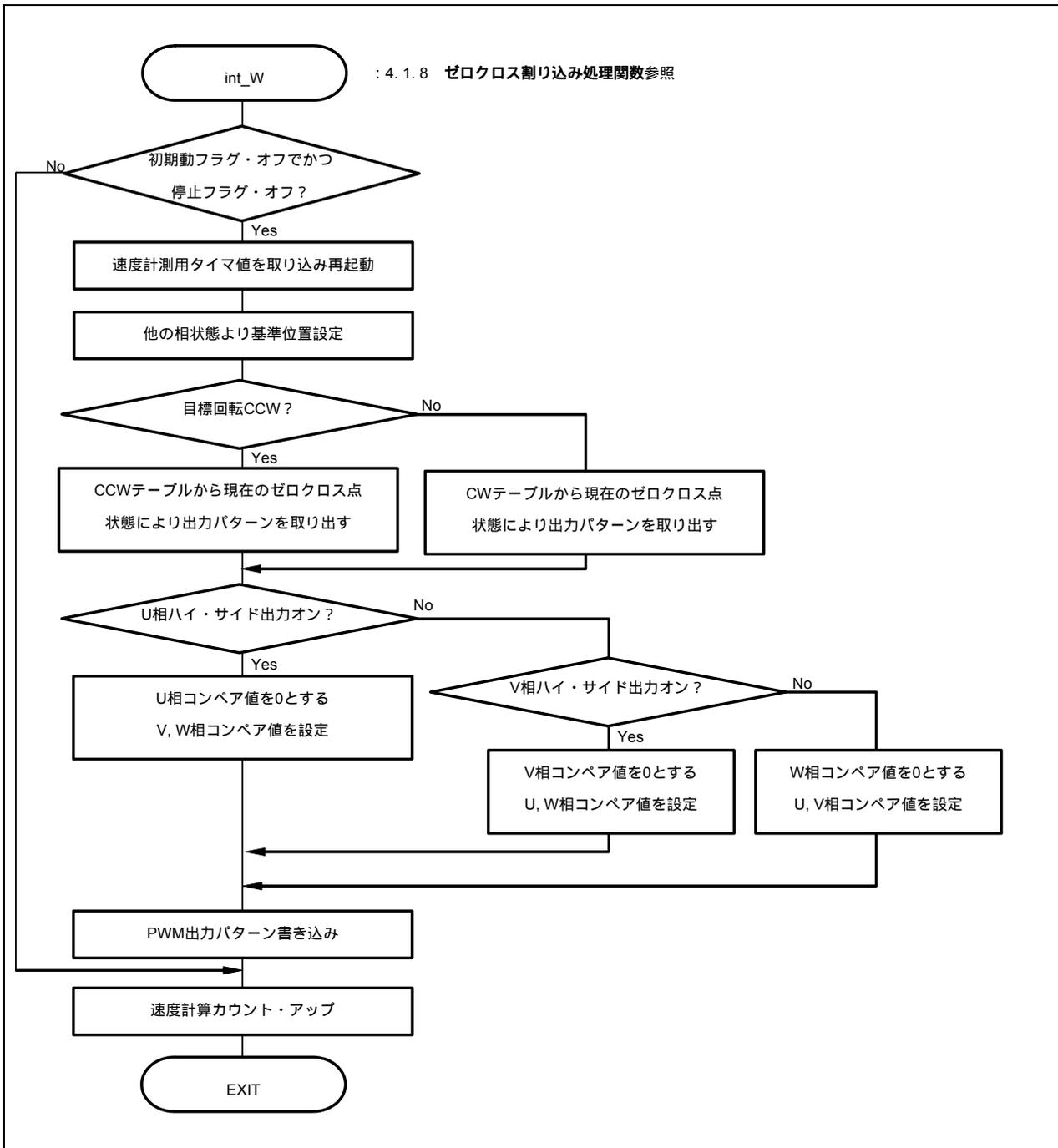
3.5.5 Vゼロクロス点割り込み処理

図3 - 18 Vゼロクロス点割り込み処理



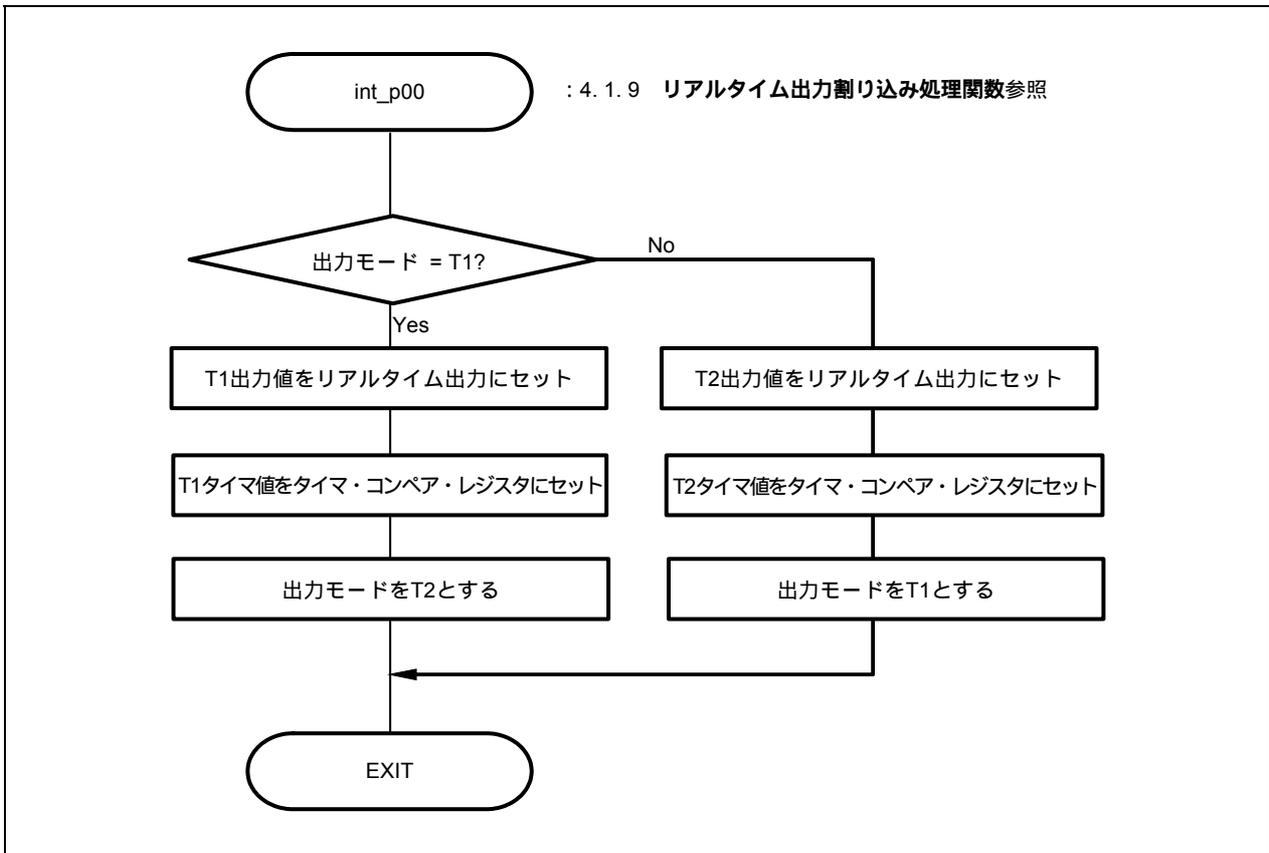
3.5.6 Wゼロクロス点割り込み処理

図3 - 19 Wゼロクロス点割り込み処理



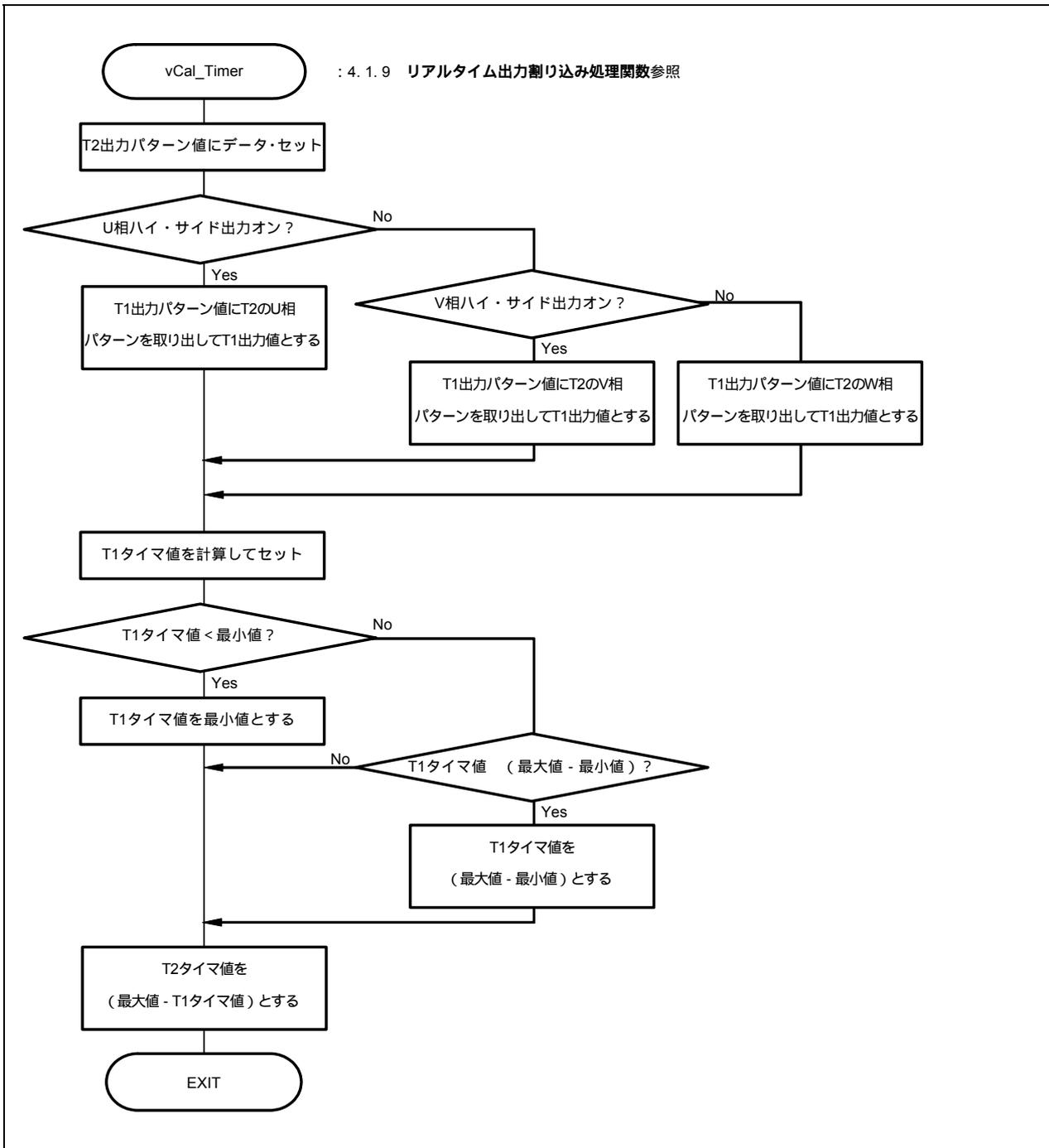
3.5.7 リアルタイム出力タイマ割り込み処理

図3 - 20 リアルタイム出力タイマ割り込み処理



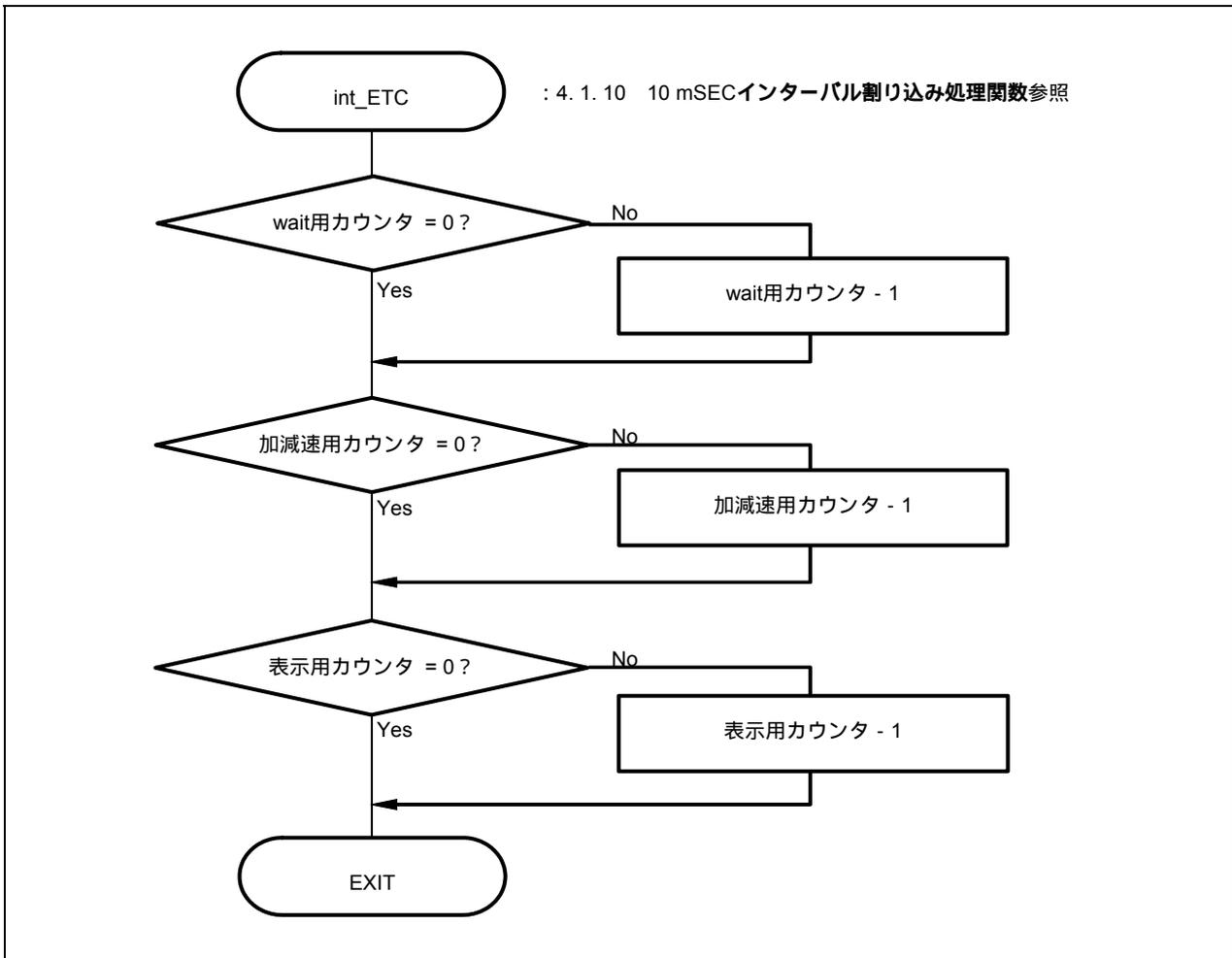
3.5.8 リアルタイム出力値セット処理

図3 - 21 リアルタイム出力値セット処理



3.5.9 10 mSECインターバル割り込み処理

図3 - 22 10 mSECインターバル割り込み処理



3.5.10 A/Dコンバータ割り込み処理

図3 - 23 A/Dコンバータ割り込み処理 (1/2)

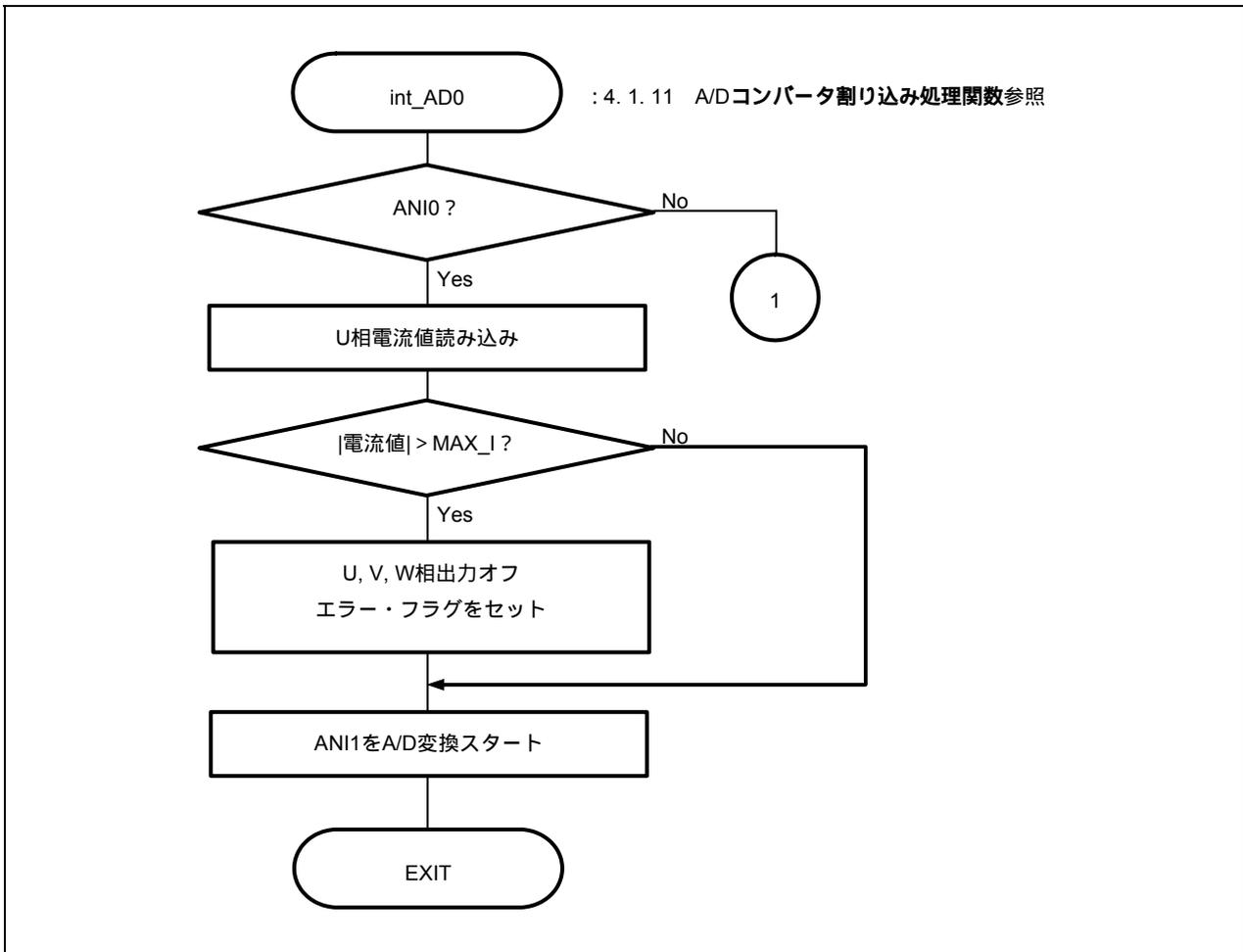
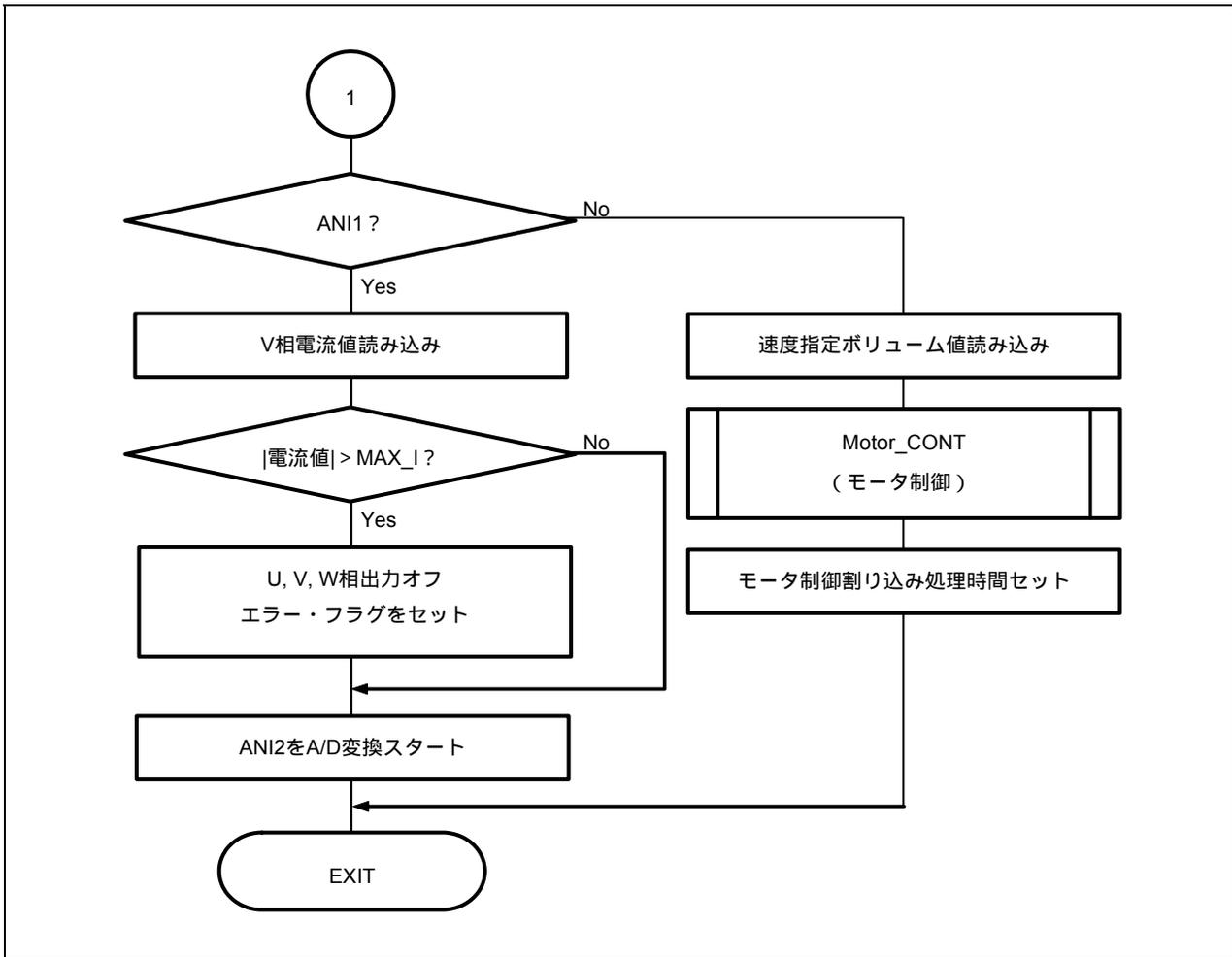
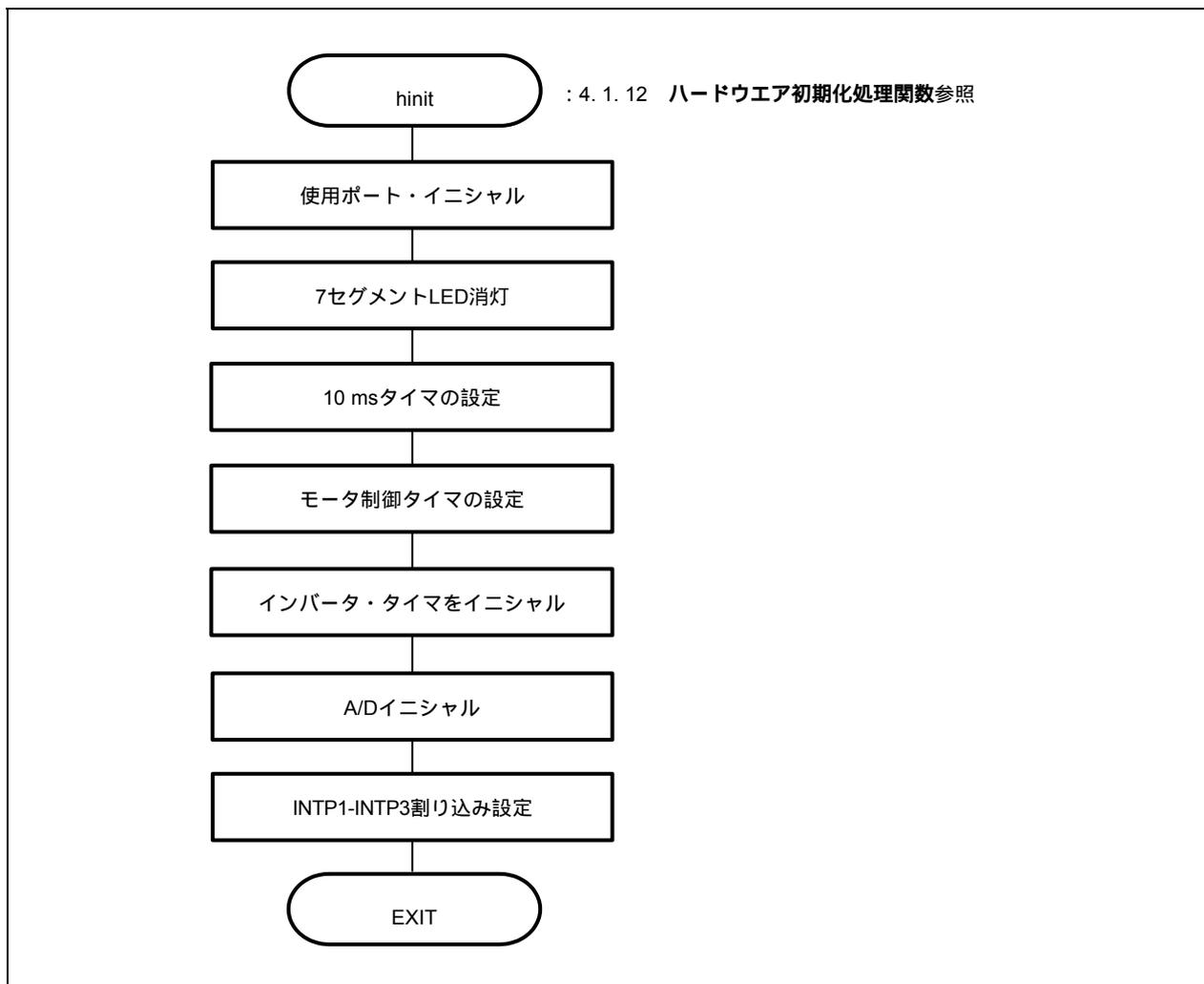


図3 - 23 A/Dコンバータ割り込み処理 (2/2)



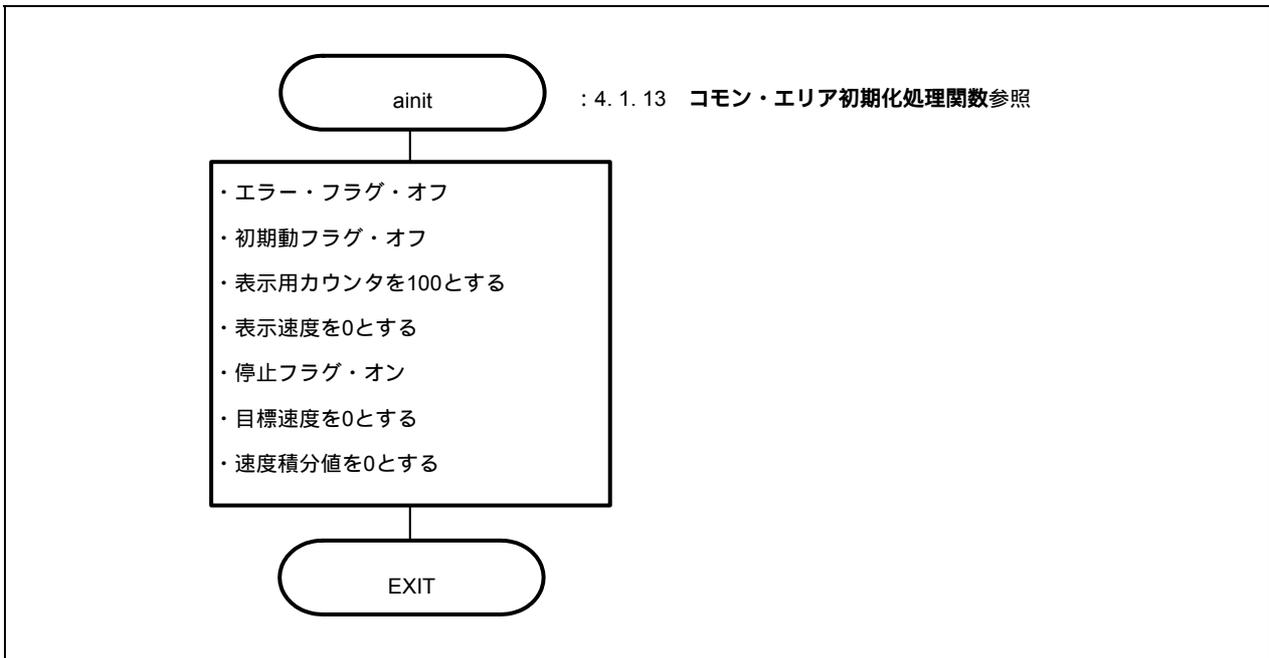
3.5.11 ハードウェア初期化

図3 - 24 ハードウェア初期化



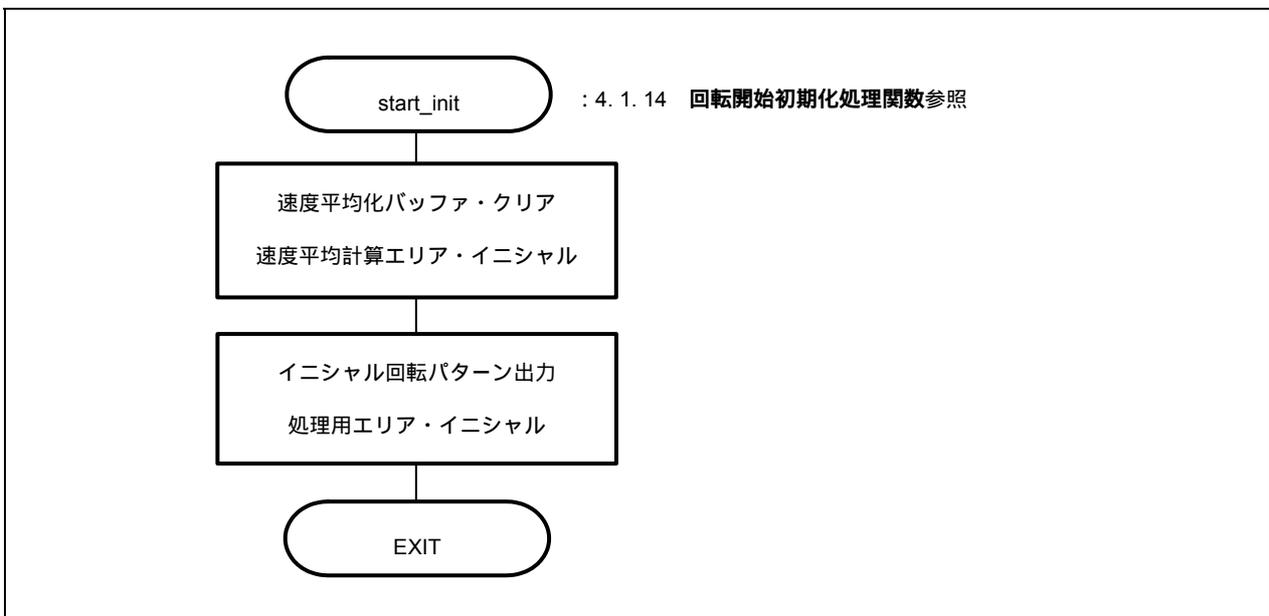
3.5.12 コモン・エリア初期化

図3 - 25 コモン・エリア初期化



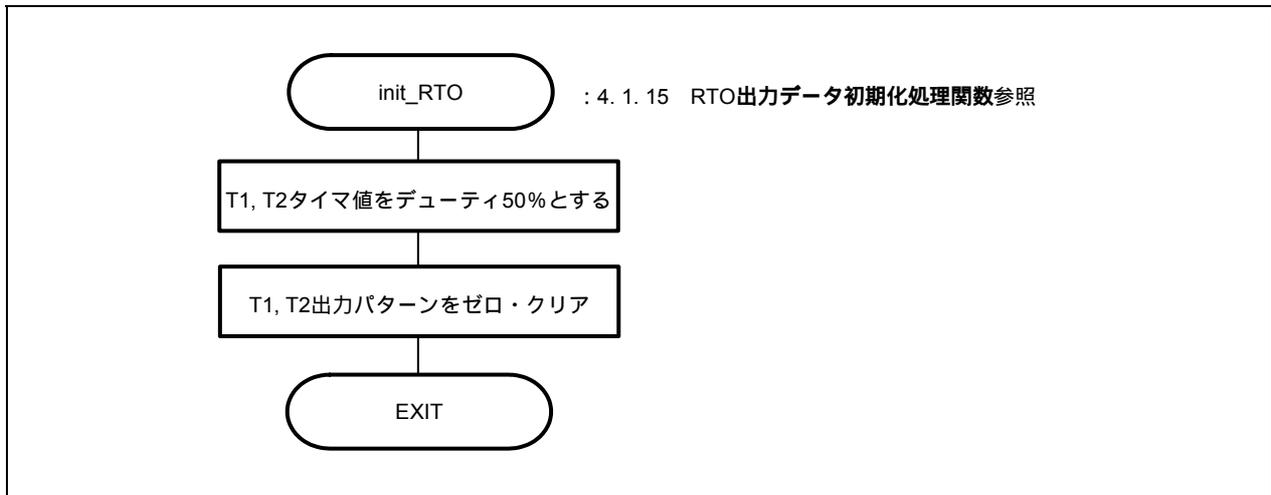
3.5.13 回転開始初期化

図3 - 26 回転開始初期化



3.5.14 RTO出力データ初期化

図3 - 27 RTO出力データ初期化



3.6 コモン・エリア

レファレンス・システムで使用する主なコモン・エリアを示します。

表3-2 コモン・エリア一覧

シンボル	型	用途	設定値
error_flag	unsigned char	エラー・フラグ	0 : エラーなし ERR_NO1 : 過電流 ERR_NO2 : 速度差エラー
init_flag	unsigned char	初期動回転を表す	ON : 初期動回転中 OFF : 停止またはノーマル回転中
cont_time	unsigned short	割り込み処理時間	1 μ s単位
cont_time1	unsigned short	ベクトル演算時間	1 μ s単位
disp_co	unsigned short	表示用速度平均カウンタ	
volume	unsigned short	速度ボリューム値	
timer_count	unsigned short	時間待ち用カウンタ	10 ms単位
accel_count	unsigned short	加減速操作時間カウンタ	10 ms単位
stop_flag	unsigned char	停止フラグ	ON : 停止中 OFF : 回転中
before_posi[21][2]	signed short	位置バッファ	
total_sa	signed short	位置トータル差分	
sum_speed	signed int	速度平均計算用合計値エリア	0, 1, ...
speed_co	signed int	速度平均計算用カウンタ	0, 1, ...
now_speed	signed int	現在速度	rpm
object_speed	signed int	目標速度	rpm
d_speed	unsigned int	表示速度	rpm
iua	signed short	U相電流	
iva	signed short	V相電流	
o_iqai	signed int	速度積分値	
base_position	signed int	速度推定値基準点	
sa_time	unsigned int	速度計測値	
timer_count	unsigned short	時間待ちカウンタ	
accel_count	unsigned short	加減速操作時間カウンタ	
init_co	unsigned short	初期動回転時の出力切り替え監視カウンタ	0, 1, ...
init_pat	unsigned char	初期動回転出力パターン番号	0-5
init_upco	unsigned short	初期動回転出力回数テーブル番号	0-10
int_co	unsigned int	U, V, W割り込み回数カウンタ	0, 1, ...
pwm_value	signed int	PWM出力値	出力ビット・パターン
ucRTO_Mode	unsigned char	リアルタイム出力切り替え	0 : T1 1 : T2
usT1_Timer	unsigned short	T1 タイマ値	
usT2_Timer	unsigned short	T2 タイマ値	
ucT1_Value	unsigned char	T1出力パターン	
ucT2_Value	unsigned char	T2出力パターン	

3.7 テーブル類

(1) LED出力パターン

0-9までの表示パターン・データが入っています。

```
unsigned short led_pat[10] = { 0xfc, 0x60, ~ };
```

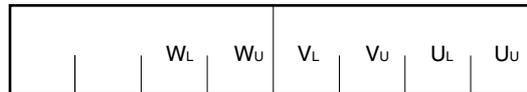
(2) 初期動CW出力パターン

CW初期動を行うときの出力パターンが入っています。

```
unsigned short cw_data[6][2] = { { 0x09, 0x00 }, { 0x21, 0x00 }, ~ };注
```

注 下線部の値は、対象マイコンによって異なります。

図3 - 28 ビット割り付け



(3) 初期動CCW出力パターン

CCW初期動を行うときの出力パターンが入っています。

```
unsigned short ccw_data[6][2] = { { 0x18, 0x00 }, { 0x12, 0x00 }, ~ };注
```

注 下線部の値は、対象マイコンによって異なります。

(4) 初期動回転パターン出力時間

初期動パターンをこのテーブルの割り込み回数ごとに回転速度を上げながら出力を行います。

```
unsigned short up_data[ ] = { 255, 242, ~ };
```

(5) 通常CW回転時出力パターン

通常CW回転時ゼロクロス点の状態による出力パターンが入っています。

```
unsigned short run_cw_data[8][2] = { { 0x00, 0x00 }, { 0x21, 0x00 }, ~ };注
```

注 下線部の値は、対象マイコンによって異なります。

(6) 通常CCW回転時出力パターン

通常CCW回転時ゼロクロス点の状態による出力パターンが入っています。

```
unsigned short run_ccw_data[8][2] = { { 0x00, 0x00 }, { 0x09, 0x00 }, ~ };注
```

注 下線部の値は、対象マイコンによって異なります。

3.8 定数定義

レファレンス・システムで使用する主な定数を示します。

シンボル	用途	値 ^注
PAI	π	3.141592
TH_U	ラジアン値, ゲタ定数	1000
RAD	1回転のラジアン値	$2 \times \text{PAI} \times \text{TH_U}$
OFFSET	原点OFFSET	1945
RPM_RADS	rpm ラジアン変換定数	$2 \times \text{PAI} \times \text{TH_U} / 60$
KSP	速度比例定数	750
KSI	速度積分定数	10
P	モータ極数	2
KSPGETA	速度比例定数ゲタ定数	10
KSIGETA	速度積分定数ゲタ定数	14
SGETA	sinゲタ定数	14
PWM_TS	PWM周期	80 μs
PWM_DATA	PWM設定値	$\text{PWM_TS} / 0.2$
SPEED_MAX	最大速度	3000 rpm
SPEED_MINI	最低速度	800 rpm
SPEED_INIT	イニシャル回転速度	700 rpm
SA_SPEED_MAX	最大速度差	800 rpm
IQAMAX	最大速度積分値	200000
MAX_I	電流最大値	800
TS	モータ制御周期	80 μs
ACCEL_TIME	加減速時間定数 10 ms	1
ACCEL_DATA	加減速増分回転数	40 rpm
WATCH_START	速度監視開始時間 10 ms	500
ACCEL_VAL_1ST	初期加減速時間定数	50
ACCEL_VAL	加減速時間定数	3
ACCEL_SPD	加減速定数	50
PWM_INIT	PWMイニシャル値	$\text{PWM_DATA} / 4$
TMCNT_MAX	PWM最大値	400 (80 μs)
TMCNT_MIN	PWM最小値	50 (10 μs)

注 V850ES/KJ1で使用する値

第4章 プログラム・リスト

4.1 プログラム・リスト (V850ES/KJ1用)

4.1.1 シンボル定義

```
/****** /
/*      コモン・エリア                                          */
/****** /

unsigned char   ram_start ;
unsigned char   error_flag ;                               /* エラー・フラグ */
unsigned char   init_flag ;                               /* イニシャル・フラグ */
unsigned short  cont_time ;                               /* 割り込み制御時間 uSEC */
unsigned short  cont_time1 ;                             /* ベクトル演算時間 uSEC */
unsigned short  disp_co ;                                /* 割り込み制御時間表示タイマ */
unsigned short  volume ;                                 /* ボリューム値 */
unsigned short  timer_count ;                            /* 時間待ち用カウンタ */
unsigned short  accel_count ;                           /* 加減速操作時間カウンタ */
unsigned char   stop_flag ;                              /* 停止フラグ */
signed short    before_posi[21][2] ;                    /* 位置バッファ */
signed short    total_sa ;                              /* 位置トータル差分 */
signed int      sum_speed ;
signed int      speed_co ;
signed int      now_speed ;                             /* 現在速度 rms */
signed int      object_speed ;                          /* 目標速度 rms */
unsigned int    d_speed ;                               /* 表示速度 rms */
unsigned char   ram_end ;

#pragma section const begin
const unsigned short led_pat[10] = { 0xfc, 0x60, 0xda, 0xf2, 0x66, 0xb6, 0xbe, 0xe0, 0xfe,
                                     0xe6 } ;

#pragma section const end
/****** /
/*      コモン・フラグ類                                          */
/****** /

extern unsigned char   ram_start ;
extern unsigned char   error_flag ;                       /* エラー・フラグ */
extern unsigned char   init_flag ;                       /* イニシャル・フラグ */
extern unsigned short  cont_time ;                       /* 割り込み制御時間 uSEC */
extern unsigned short  cont_time1 ;                     /* ベクトル演算時間 uSEC */
extern unsigned short  disp_co ;                         /* 割り込み制御時間表示タイマ */
extern unsigned short  volume ;                          /* ボリューム値 */
extern unsigned short  timer_count ;                     /* 時間待ち用カウンタ */
extern unsigned short  accel_count ;                     /* 加減速操作時間カウンタ */
extern unsigned char   stop_flag ;                       /* 停止フラグ */
extern signed short    before_posi[21][2] ;              /* 位置バッファ */
```

```

extern signed short    total_sa ;                /* 位置トータル差分 */
extern signed int      sum_speed ;
extern signed int      speed_co ;
extern signed int      now_speed ;              /* 現在速度 rms */
extern signed int      object_speed ;          /* 目標速度 rms */
extern unsigned int    d_speed ;               /* 表示速度 rms */
extern unsigned char   ram_end ;

#pragma section const begin
extern const unsigned short led_pat[] ;;
#pragma section const end
/*****
/*      モータ・コモン定義
*****/
extern signed short    iua ;                   /* U相電流 */
extern signed short    iva ;                   /* V相電流 */
extern signed int      o_iqai ;               /* 速度積分値エリア */
extern signed int      base_position ;        /* 速度推定値基準点 */
extern unsigned int    sa_time ;              /* 速度計測値 */
extern unsigned short  timer_count ;          /* 時間待ち用カウンタ */
extern unsigned short  accel_count ;          /* 加減速操作時間カウンタ */

extern unsigned short  init_co ;              /* イニシャル割り込みカウンタ */
extern unsigned char   init_pat ;            /* イニシャル・パターン・カウンタ */
extern unsigned short  init_upco ;           /* イニシャル・スピードアップ・カウンタ */
extern unsigned int    int_co ;              /* UVW割り込み回数カウンタ */
extern signed int      pwm_value ;            /* PWMの出力値 */
extern unsigned char   ucRTO_Mode ;          /* リアルタイム出力切り替え 0:T1 1:T2 */
extern unsigned short  usT1_Timer ;          /* T1 タイマ・カウンタ */
extern unsigned short  usT2_Timer ;          /* T2 タイマ・カウンタ */
extern unsigned char   ucT1_Value ;          /* T1 RTBL 出力値 */
extern unsigned char   ucT2_Value ;          /* T2 RTBL 出力値 */

#pragma section const begin
extern const unsigned char cw_data[][2] ;
extern const unsigned char ccw_data[][2] ;
extern const unsigned char up_data[] ;
extern const unsigned char run_cw_data[][2] ;
extern const unsigned char run_ccw_data[][2] ;
#pragma section const end

```

4.1.2 定数定義

```

/*****
/*      I/O
*****/
#define BASE_IO        0xc200000
#define LED11          3
#define LED12          2
#define LED13          1

```

```

#define LED14      0
#define LED21      5
#define LED22      4
#define LED31      7
#define LED32      6
#define LED41      9
#define LED42      8

#define DIPSW      0x10
#define SW         0x20
#define DA1        0x30
#define DA2        0x40
#define DA3        0x50
#define WRESET     0x60
#define MODE       0x70
/*****
/*      定 数
*****/
#define ON         1
#define OFF        0
#define CW         1          /* CW運転モード */
#define CCW        2          /* CCW運転モード */
#define STOP       0          /* 運転停止モード */
#define ERR_NO1    1          /* 過電流エラー */
#define ERR_NO2    2          /* 速度差エラー */
/*****
/*      モータ定数
*****/
#define PAI        3.14159265 /* π */
#define TH_U       1000      /* ラジアン値 ゲタ定数 */
#define RAD        (int)(2*PAI*TH_U) /* 1回転のラジアン値 */
#define OFFSET     1945     /* 原点OFFSET */
#define RPM_RADS   (int)((2*PAI*TH_U)/60) /* rpm->ラジアン変換定数 */
/* モータ定数 */
#define KSP        750      /* 速度比例定数 */
#define KSI        10       /* 速度積分定数 */
#define P          2        /* 極数 */

#define KSPGETA    10       /* KSP ゲタ定数 */
#define KSIGETA    14       /* KSI ゲタ定数 */
#define SGETA      14       /* sin ゲタ定数

#define PWM_TS     80       /* PWM 周期 */
#define PWM_DATA   (PWM_TS/0.2) /* PWM 設定値 */
#define SPEED_MAX  3000    /* 最大速度 3000 rpm */
#define SPEED_MINI 800     /* 最低速度 800 rpm */
#define SPEED_INIT 700     /* イニシャル回転速度 rpm */
#define SA_SPEED_MAX 800   /* 最大速度差分 rpm */
#define IQAMAX     200000  /* 最大速度積分値 */

```

```

#define MAX_I          800                /* 電流 MAX値 */
#define TS             80                /* モータ制御時間間隔 uSEC */
#define ACCEL_TIME     1                /* 加減速時間定数 10 mSEC */
#define ACCEL_DATA     40                /* 加減速増分回転数 rpm */
#define WATCH_START   500              /* 速度監視開始時間 10 mSEC */
#define ACCEL_VAL_1ST  50                /* 初期加減速時間定数 */
#define ACCEL_VAL      3                /* 加減速時間定数 */
#define ACCEL_SPD      50                /* 加減速定数 */
#define PWM_INIT       PWM_DATA/4      /* PWM イニシャル値 */
#define TMCNT_MAX      PWM_DATA        /* TM00カウンタ最大値 */
#define TMCNT_MIN      50              /* TM00カウンタ最小値 当面10 uSEC */
/*****
/*      関数定義
*****/
void          fcalcu( signed int *worm, signed int *trm );
void          OUT_data( unsigned short reg, unsigned short data );
unsigned short IN_data( int reg );
void          led_num( int no, long data );
void          vCal_Timer(int iVal,int iPWN );
void          init_RTO( void );
/*****
/*      モータ関係コモン・エリア
*****/
signed short  iua ;                      /* U相電流 */
signed short  iva ;                      /* V相電流 */
signed int    o_iqai ;                   /* 速度積分値エリア */
signed int    base_position ;           /* 速度推定値基準点 */
unsigned int  sa_time ;                  /* 速度計測値 */
unsigned short timer_count ;            /* 時間待ち用カウンタ */
unsigned short accel_count ;           /* 加減速操作時間カウンタ */

unsigned short init_co ;                 /* イニシャル割り込みカウンタ */
unsigned char  init_pat ;                /* イニシャル・パターン・カウンタ */
unsigned short init_upco ;               /* イニシャル・スピードアップ・カウンタ */
unsigned int   int_co ;                  /* UVW割り込み回数カウンタ */
signed int     di ;
signed int     pwm_value ;               /* PWMの出力値 */
unsigned char  ucRTO_Mode ;              /* リアルタイム出力切り替え 0:T1 1:T2 */
unsigned short usT1_Timer ;              /* T1 タイマ・カウント */
unsigned short usT2_Timer ;              /* T2 タイマ・カウント */
unsigned char  ucT1_Value ;              /* T1 RTBL 出力値 */
unsigned char  ucT2_Value ;              /* T2 RTBL 出力値 */
unsigned short tp3_buf[5] ;              /* 空き時間計測用TP3出力状態管理用 */
unsigned short tp3_co ;                  /* 空き時間計測用TP3出力状態管理用 */

#pragma section const begin
const unsigned char cw_data[6][2] = { {0x0a,0x00},{0x0c,0x00},{0x14,0x00},
                                        {0x11,0x00},{0x21,0x00},{0x22,0x00} };
const unsigned char ccw_data[6][2] = { {0x22,0x00},{0x21,0x00},{0x11,0x00},
                                        {0x14,0x00},{0x0c,0x00},{0x0a,0x00} };

```

```

const unsigned char up_data[] = { 255, 242, 229, 217, 206, 195, 185, 176, 166, 158,
                                  158, 158, 158, 158, 158, 158, 158, 158, 158, 158 };
const unsigned char run_cw_data[8][2] = {0x00,0x00},{0x0c,0x00},{0x11,0x00},{0x14,0x00},
                                          {0x22,0x00},{0x0a,0x00},{0x21,0x00},{0x00,0x00}
                                          };
const unsigned char run_ccw_data[8][2] = { {0x00,0x00},{0x0a,0x00},{0x14,0x00},
                                             {0x0c,0x00},{0x21,0x00},{0x22,0x00},
                                             {0x11,0x00},{0x00,0x00} };

#pragma section const end

```

4.1.3 割り込みハンドラ設定

```

/***** /
/*      割り込みシンボル・テーブル      */
/***** /

    .extern __start
    .extern _int_MOTOR
    .extern _int_U
    .extern _int_V
    .extern _int_W
    .extern _int_AD0
    .extern _int_ETC

    .globl V_RESET
    .globl V_U
    .globl V_V
    .globl V_W
    .globl V_ETC
    .globl V_MOTOR
    .globl V_AD0
*****
    .section ".handler",text
V_RESET:
    jr    __start
V_U:
    ld.w  [sp],r1
    add   4,sp
    jr    _int_U          -- INTP1
V_V:
    ld.w  [sp],r1
    add   4,sp
    jr    _int_V          -- INTP2
V_W:
    ld.w  [sp],r1
    add   4,sp
    jr    _int_W          -- INTP3
V_ETC:
    ld.w  [sp],r1
    add   4,sp
    jr    _int_ETC       -- その他タイマ

```

```

V_MOTOR:
    ld.w    [sp], r1
    add     4, sp
    jr     _int_MOTOR          -- 速度制御タイマ

V_AD0:
    ld.w    [sp], r1
    add     4, sp
    jr     _int_AD0          -- A/DコンバータCH0

    .extern V_RESET
    .extern V_U
    .extern V_V
    .extern V_W
    .extern V_ETC
    .extern V_MOTOR
    .extern V_AD0

/*****
/*      割り込みジャンプ・テーブル      */
*****/

    .section ".vect_RESET", text
    mov     #V_RESET, r1
    jmp     [r1]

    .section ".id_NO", text
    .byte   0xff, 0xff, 0xff, 0xff, 0xff, 0xff, 0xff, 0xff, 0xff, 0xff

    .section ".vect_U", text
    add     -4, sp
    st.w    r1, [r3]
    mov     #V_U, r1
    jmp     [r1]

    .section ".vect_V", text
    add     -4, sp
    st.w    r1, [r3]
    mov     #V_V, r1
    jmp     [r1]

    .section ".vect_W", text
    add     -4, sp
    st.w    r1, [r3]
    mov     #V_W, r1
    jmp     [r1]

    .section ".vect_ETC", text
    add     -4, sp
    st.w    r1, [r3]
    mov     #V_ETC, r1
    jmp     [r1]

```

```

.section ".vect_MOTOR",text
add    -4,sp
st.w   r1,[r3]
mov    #V_MOTOR,r1
jmp    [r1]

.section ".vect_AD0",text
add    -4,sp
st.w   r1,[r3]
mov    #V_AD0,r1
jmp    [r1]

```

4.1.4 スタートアップ・ルーチン設定

```

=====
# DESCRIPTIONS:
#   This assembly program is a sample of start-up module for ca850.
#   If you modified this program, you must assemble this file, and
#   locate a given directory.
#
#   Unless -G is specified, sections are located as the following.
#
#           |           :           |
#           |           :           |
#   tp ->  +-+-----+ + __start   __tp_TEXT
#           | start up   |
#           |-----|
# text section |           |
#           | user program |
#           |           |
#           |-----|
#           | library   |
#           +-+-----+ +
#           |           |
# sdata section |           |
#           |           |
#   gp ->  +-+-----+ +           __sbss
#           |           |
# sbss section |           |
#           |           |
#           +-----+ + __stack   __ebss   __sbss
#           | stack area |
# bss section  |           |
#           | 0x400 bytes |
#   sp ->  +-+-----+ + __stack + STACKSIZE   __ebss
#           |           :           |
#           |           :           |
#           |           :           |
#   ep ->  +-+-----+ + __ep_DATA
# tidata section |           |

```

```

#          +-+-----+ +
# sidata section |          |
#          +-+-----+ +
#          |          :          |
#          |          :          |
#
#=====
#-----
#      special symbols
#-----
#      .extern __tp_TEXT, 4
#      .extern __gp_DATA, 4
#      .extern __ep_DATA, 4
#      .extern __ssbss, 4
#      .extern __esbss, 4
#      .extern __sbss, 4
#      .extern __ebss, 4
#-----
#      C program main function
#-----
#      .extern _main
#-----
#      dummy data declaration for creating sbss section
#-----
#      .sbss
#      .lcomm __sbss_dummy, 0, 0
#-----
#      system stack
#-----
#      .set    STACKSIZE, 0x400
#      .bss
#      .lcomm __stack, STACKSIZE, 4
#-----
#      start up
#      pointers: tp - text pointer
#                gp - global pointer
#                sp - stack pointer
#                ep - element pointer
#      exit status is set to r10
#-----
#      .text
#      .align 4
#      .globl __start

```

```

        .globl _exit
        .globl __exit
__start:
        mov     0x12,r10
        st.b   r10,VSWC[r0]                -- 周辺I/Oウエイト設定

        mov     0x07,r10                    -- ×10
        st.b   r0,PHCMD[r0]
        st.b   r10,CKC[r0]                -- PLL xx通倍
        nop
        nop
        nop
        nop
        nop

        mov     #_tp_TEXT, tp              -- set tp register
        mov     #_gp_DATA, gp              -- set gp register offset
        add     tp, gp                      -- set gp register
        mov     #_stack+STACKSIZE, sp     -- set sp register
        mov     #_ep_DATA, ep              -- set ep register
#
        mov     #_ssbss, r13               -- clear sbss section
        mov     #_esbss, r12
        cmp     r12, r13
        jnl    .L11
.L12:
        st.w   r0, [r13]
        add     4, r13
        cmp     r12, r13
        jl     .L12
.L11:
#
        mov     #_sbss, r13                -- clear bss section
        mov     #_ebss, r12
        cmp     r12, r13
        jnl    .L14
.L15:
        st.w   r0, [r13]
        add     4, r13
        cmp     r12, r13
        jl     .L15
.L14:
#
        jarl   _main, lp                    -- call main function
__exit:
        halt                                  -- end of program
__startend:
        nop
#
#----- end of start up module -----#

```

#

#

4.1.5 メイン処理関数

```

#include    "Common.h"
#include    "Motor.h"
#pragma    ioreg                /* 周辺I/Oレジスタ定義 */

static int save_psw;
/*****
/*      3相モータ制御プログラム
*****/

void    main()
{
unsigned char    proc_no ;                /* 現在処理番号 */
signed int    speed ;                    /* 指示速度 rms */
signed int    accel_spd ;
int    sw, sw_mode ;
/* */
    hinit() ;                            /* ハードウェア初期化 */
    ainit() ;                            /* 使用エリア初期化 */
    proc_no = 0 ;
    __EI();
    while( 1 ) {
        accel_spd = ( SPEED_MAX - SPEED_MINI ) / 100;
        speed = ( ( SPEED_MAX - SPEED_MINI ) * volume / 1024 )
                + SPEED_MINI ;           /* ボリュームによる指示速度計算 */
        sw = ~IN_data( SW ) & 0x07 ;     /* 運転ボタン読み込み */
        if ( sw == 1 ) {
            sw_mode = CW ;
        } else if ( sw == 2 ) {
            sw_mode = CCW ;
        } else if ( sw == 4 ) {
            sw_mode = STOP ;
        }
        switch( proc_no ) {
/* STOP 処理 */
        case 0 :
            if ( sw_mode == CW ) {
                __DI() ;
                object_speed = SPEED_MINI ; /* 目標速度を最低値に設定 */
                stop_flag = OFF ;
                timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
                accel_count = ACCEL_VAL_1ST ; /* 加減速カウンタ設定 */
                init_flag = 2 ;             /* CCW初起動要求 */
                start_init() ;             /* 回転スタート・イニシャル */
                __EI() ;
                proc_no = 1 ;             /* 次の処理番号設定 */
            } else if ( sw_mode == CCW ) {
                __DI() ;
            }
        }
    }
}

```

```
stop_flag = OFF ;          /* 停止フラグOFF */
object_speed = -SPEED_MINI ; /* 目標速度を最低値に設定 */
timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
accel_count = ACCEL_VAL_1ST ; /* 加減速カウンタ設定 */
init_flag = 3 ;           /* CCW初起動要求 */
start_init() ;           /* 回転スタート・イニシャル */
__EI() ;
proc_no = 4 ;            /* CCW 処理番号設定 */
}
break ;
/* CW 処理 加速*/
case 1 :
if ( accel_count == 0 ) {
accel_count = ACCEL_VAL ; /* 加減速カウンタ設定 */
if ( object_speed < speed ) {
object_speed += accel_spd ;
if ( object_speed > speed ) object_speed = speed;
timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
} else if ( object_speed > speed ) {
object_speed -= accel_spd ;
if ( object_speed < speed ) object_speed = speed;
timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
} else {
proc_no = 2 ;          /* 定速処理 */
}
}
if ( (sw_mode == CCW) || (sw_mode == STOP) ) {
proc_no = 3 ;          /* 減速中 処理番号設定 */
}
break ;
/* CW 処理 定速*/
case 2 :
object_speed = speed ;
if ( (sw_mode == CCW) || (sw_mode == STOP) ) {
proc_no = 3 ;          /* 減速中 処理番号設定 */
}
break ;
/* CW停止 処理 */
case 3 :
if ( accel_count == 0 ) {
accel_count = ACCEL_VAL ; /* 加減速カウンタ設定 */
if ( object_speed > SPEED_MINI ) {
object_speed -= accel_spd ;
if ( object_speed < SPEED_MINI ) object_speed = SPEED_MINI;
timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
} else {
stop_flag = ON ;      /* 停止フラグON */
proc_no = 0 ;         /* 停止 処理番号設定 */
}
}
}
```

```
        break ;
/* CCW 処理 加速*/
    case 4 :
        if ( accel_count == 0 ) {
            accel_count = ACCEL_VAL ;          /* 加減速カウンタ設定 */
            if ( object_speed < -speed ) {
                object_speed += accel_spd ;
                if ( object_speed > -speed ) object_speed = -speed;
                timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
            } else if ( object_speed > -speed ) {
                object_speed -= accel_spd ;
                if ( object_speed < -speed ) object_speed = -speed;
                timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
            } else {
                proc_no = 5 ;                  /* 定速処理 */
            }
        }
        if ( (sw_mode == CW) || (sw_mode == STOP) ) {
            proc_no = 6 ;                      /* 減速中 処理番号設定 */
        }
        break ;
/* CCW 処理 定速*/
    case 5 :
        object_speed = -speed ;
        if ( (sw_mode == CW) || (sw_mode == STOP) ) {
            proc_no = 6 ;                      /* 減速中 処理番号設定 */
        }
        break ;
/* CCW停止 処理 */
    case 6 :
        if ( accel_count == 0 ) {
            accel_count = ACCEL_VAL ;          /* 加減速カウンタ設定 */
            if ( object_speed < -SPEED_MINI ) {
                object_speed += accel_spd ;
                if ( object_speed > -SPEED_MINI ) object_speed = -SPEED_MINI;
                timer_count = WATCH_START ; /* 速度監視開始時間5 SEC設定 */
            } else {
                stop_flag = ON ;                /* 停止フラグON */
                proc_no = 0 ;                  /* 停止 処理番号設定 */
            }
        }
        break ;
}

if ( ( proc_no == 2 ) || ( proc_no == 5 ) ) {
    if ( timer_count == 0 ) {
        if ( abs( object_speed - now_speed ) > SA_SPEED_MAX ) {
            error_flag = ERR_NO2 ;           /* エラーNOセット */
        }
    }
}
```

```

}

if ( disp_co == 0 ) {
    led_num(1, d_speed / 100 );          /* 回転数 */
    d_speed = 0 ;
    disp_co = 100 ;
    if ( abs(now_speed) == 0 ) {
        disp_co = 0;
    }
    led_num(2, 1000/PWM_TS );           /* キャリア周波数 */
    led_num(3, cont_time );             /* 処理時間全体 */
    led_num(4, cont_time1 );           /* ベクトル演算処理時間 */
}

if ( error_flag ) {
    while( 1 ) {
        OUT_data( LED41, ~0x00 );      /* LED表示OFF */
        OUT_data( LED42, ~0x00 );
        timer_count = 50 ;
        while( timer_count );
        if ( error_flag == ERR_NO1 ) {
            OUT_data( LED41, ~0x9e );  /* E1表示 */
            OUT_data( LED42, ~0x60 );
        } else if ( error_flag == ERR_NO2 ) {
            OUT_data( LED41, ~0x9e );  /* E2表示 */
            OUT_data( LED42, ~0xda );
        } else {
            OUT_data( LED41, ~0x9e );  /* E3表示 */
            OUT_data( LED42, ~0xf2 );
        }
        timer_count = 50 ;
        while( timer_count );
    }
}
}
}
}

```

4.1.6 LED表示関数

```

/***** /
/*      LED値表示サブルーチン                                     */
/*      no    : 表示エリア番号(1-4)                             */
/*      data  : 表示データ(0-99)                                 */
/***** /
void led_num( int no, long data )
{
    if ( no == 1 ) {
        data = data % 10000;
        OUT_data( LED11, ~led_pat[data/1000]&0xff );
        OUT_data( LED12, ~led_pat[(data%1000)/100]&0xff );
        OUT_data( LED13, ~led_pat[(data%100)/10]&0xff );
    }
}

```

```

    OUT_data( LED14, ~led_pat[data%10]&0xff ) ;
} else if ( no == 2 ) {
    OUT_data( LED21, ~led_pat[(data%100)/10]&0xff ) ;
    OUT_data( LED22, ~led_pat[data%10]&0xff ) ;
} else if ( no == 3 ) {
    OUT_data( LED31, ~led_pat[(data%100)/10]&0xff ) ;
    OUT_data( LED32, ~led_pat[data%10]&0xff ) ;
} else {
    OUT_data( LED41, ~led_pat[(data%100)/10]&0xff ) ;
    OUT_data( LED42, ~led_pat[data%10]&0xff ) ;
}
}
}
/*****
/*      外部I/O出力サブルーチン                      */
/*      reg   : 出力レジスタ番号                      */
/*      data  : 出力データ                          */
*****/
void OUT_data( unsigned short reg, unsigned short data )
{
    if ( reg == WRESET ) {
        P4.3 = 0;
        data = 1;                               /* ダミー・ステップ */
        P4.3 = 1;
    } else {
        PDL = data | ( reg << 8 );
        PDL = reg | ( reg << 8 ) | 0x8000;
    }
}
/*****
/*      外部I/O入力サブルーチン                      */
/*      reg   : 入力レジスタ番号                      */
*****/
unsigned short IN_data( int reg )
{
    unsigned char *po;
    /* */
    if ( reg == SW ) {
        return P4;
    } else {
        return 0;
    }
}
}

```

4.1.7 モータ制御割り込み処理関数

```

#include "Common.h"
#include "Motor.h"
#pragma ioreg /* 周辺I/Oレジスタ定義 */

```

```

/***** /
/*      モータ制御タイマ割り込み処理      */
/***** /
__interrupt
void  int_MOTOR(void)
{
    ADS = 0x00 ;                /* AD変換開始 */
    ADM = 0x80 ;
}
/***** /
/*      モータ制御処理      */
/***** /
void  Motor_CONT(void)
{
    signed int    wrm, wre, trm, tre ;
    signed int    o_wre, we, o_iqap, o_iqa ;
    signed int    s_time, ek, sa ;
    unsigned char wk ;
    signed int    cow ;
    signed int    o_vua, o_vva, o_vwa ;
    signed int    o_vda, o_vqa ;
    /* */
/***** /
/*      速度およびロータ位置の計算処理      */
/***** /
    fcalcu( &wrm, &trm ) ;
    sum_speed += ( wrm * TH_U / RPM_RADS ) ;    /* ラジアン->rpm */
    if ( --speed_co == 0 ) {
        speed_co = 100000 / TS ;                /* 100 mSECカウンタ値設定 */
        now_speed = sum_speed / speed_co ;
        sum_speed = 0 ;
    }
    wrm = now_speed * RPM_RADS / TH_U ;
    wre = wrm * P ;
    tre = ( trm * P + OFFSET ) % RAD ;

    if ( ( stop_flag == OFF ) && ( error_flag == 0 ) ) {
        s_time = TM00 ;
        OUT_data( WRESET, 0 ) ;                /* ウォッチドック・タイマRESET */
/***** /
/*      イニシャル回転処理      */
/***** /
        if ( init_flag ) {
            cow = init_upco ;
            if ( cow > 4 ) cow = 4 ;
            if ( ++init_co > ( (long)up_data[ cow ] * 34000L / ( SPEED_INIT * TS ) ) ) {
                init_co = 0 ;
                if ( init_flag == 2 ) {
                    wk = cw_data[ init_pat++ ][0] ;
                } else {

```

```

        wk = ccw_data[ init_pat++ ][0] ;
    }
    vCal_Timer(wk,PWM_INIT) ;
    if ( init_pat >= 6 ) {
        init_pat = 0 ;
        if ( init_upco > 14 ) {
            init_flag = 0 ;
        } else {
            init_upco++ ;
        }
    }
}
} else {
/*****
/*      ノーマル回転処理
*****/
/*****
    o_wre = abs(object_speed) * RPM_RADS * P / TH_U ;    /* rpm->ラジアン変換 */
    wre = o_wre - wre ;

    o_iqap = ( ( wre * KSP ) + ( we * KSP ) ) >> KSPGETA ;
    o_iqa  = o_iqap + ( o_iqai >> KSIGETA ) ;

    if ( o_iqai > IQAMAX ) {
        o_iqai = IQAMAX ;
    } else if ( o_iqai < -IQAMAX ) {
        o_iqai = -IQAMAX ;
    } else {
        o_iqai += ( KSI * we ) ;
    }

    pwm_value = o_iqa ;
    if ( pwm_value <= 0 ) {
        pwm_value = 1 ;
    } else if ( pwm_value >= PWM_DATA ) {
        pwm_value = ( PWM_DATA ) - 1 ;
    }
    cont_time1 = ( TM00 - s_time ) / 10 ;/* uSECに変換 */
}
} else {
    init_RTO() ;                /* 全相OFF */
    now_speed = 0;
    cont_time1 = 0;
}
}
/*****
/*      速度等計算処理
*****/
/*****
void fcalcu( signed int *wrm, signed int *trm )
{
signed short  es_trm, cur_time, delta, i ;

```

```
signed int      wwrn, wk, *p1, *p2;
//
//      ゼロクロス点からの速度および位置計算
//
cur_time = TM04 ;
delta = ( (RAD/6/P) * cur_time ) / sa_time ; /* 基準位置からの差分ロータ位置計算(ラジアン) */
if ( object_speed >= 0 ) {
    es_trm = base_position + delta;
} else {
    es_trm = base_position - delta;
    if ( es_trm < 0 ) es_trm += (RAD/P);
}

total_sa -= before_posi[20][1] ;

p1 = (int *)before_posi[19] ;
p2 = (int *)before_posi[20] ;
for ( i = 0; i <= 19 ; i++ ) {
    *p2-- = *p1-- ;
}
before_posi[0][0] = *trm = es_trm % (RAD/P) ;

wk = before_posi[0][0] - before_posi[1][0] ;
if ( abs(wk) > (RAD/2/P) ) {
    if ( wk < 0 ) {
        wk = (RAD/P) + wk ;
    } else {
        wk = wk - (RAD/P) ;
    }
}

before_posi[1][1] = wk ;
total_sa += wk ; /* 平均バッファ内合計差分 */
wwrn = ( total_sa * ( 1000000 / 20 / TH_U ) / TS );
*wrn = wwrn ; /* 速度 ラジアン/秒 */
}
```

4.1.8 ゼロクロス割り込み処理関数

```

/*****
/*      Uゼロクロス点割り込み
*****/
__interrupt
void  int_U(void)
{
unsigned char  wk ;
/* */
  if ( ( ( init_flag == 0 ) && ( stop_flag == OFF) ) ) {
    PIC1 = 0x00 ;                /* INTP1割り込み */
    sa_time = TM04 ;
    TMC04 = 0x00;
    TMC04 = 0x04;                /* タイマ再起動 */

    if ( ~P0 & 0x40 ) {          /* W相チェック */
      base_position = 0 ;
    } else {
      base_position = RAD/2/P ;
    }

    if ( object_speed < 0 ) {
      wk = run_ccw_data[ (P0 >> 4) & 0x07 ][0] ;
    } else {
      wk = run_cw_data[ (P0 >> 4) & 0x07 ][0] ;
    }
    vCal_Timer(wk,pwm_value) ;
  }
  int_co++ ;
}
/*****
/*      Vゼロクロス点割り込み
*****/
__interrupt
void  int_V(void)
{
unsigned char  wk ;
/* */
  if ( ( ( init_flag == 0 ) && ( stop_flag == OFF) ) ) {
    PIC2 = 0x00 ;                /* INTP2割り込み */
    sa_time = TM04 ;
    TMC04 = 0x61;
    TMC04 = 0x63;                /* タイマ再起動 */

    if ( ~P0 & 0x10 ) {          /* U相チェック */
      base_position = RAD/3/P ;
    } else {
      base_position = RAD*5/6/P ;
    }
  }
}

```

```

    if ( object_speed < 0 ) {
        wk = run_ccw_data[ (P0 >> 4) & 0x07 ][0] ;
    } else {
        wk = run_cw_data[ (P0 >> 4) & 0x07 ][0] ;
    }
    vCal_Timer(wk,pwm_value) ;
}
int_co++ ;
}
/*****
/*      Wゼロクロス点割り込み
*****/
__interrupt
void    int_W(void)
{
unsigned char    wk ;
/* */
    if ( ( ( init_flag == 0 ) && ( stop_flag == OFF) ) ) {
        PIC3 = 0x00 ;                /* INTP3割り込み */
        sa_time = TM04 ;
        TMC04 = 0x00;
        TMC04 = 0x04;                /* タイマ再起動 */

        if ( ~P0 & 0x20 ) {          /* V相チェック */
            base_position = RAD*2/3/P ;
        } else {
            base_position = RAD/6/P ;
        }

        if ( object_speed < 0 ) {
            wk = run_ccw_data[ (P0 >> 4) & 0x07 ][0] ;
        } else {
            wk = run_cw_data[ (P0 >> 4) & 0x07 ][0] ;
        }
        vCal_Timer(wk,pwm_value) ;
    }
    int_co++ ;
}

```

4.1.9 リアルタイム出力割り込み処理関数

```

/*****
/*      リアルタイム出力タイマ割り込み
*****/
__interrupt
void    int_p00(void)
{
    if ( ucRTO_Mode == 0 ) {
        /* T1 割り込み */
    }
}

```

```

    RTBL0 = ucT1_Value ;          /* 次回リアルタイム出力データ・セット */
    TMC00= 0x00 ;                /* タイマ停止 (カウンタ・リセット) */
    CR000= usT1_Timer ;         /* タイマ値セット */
    TMC00 = 0x0C ;              /* タイマ・スタート */
    ucRTO_Mode = 1 ;           /* 次回T2 */
}
else {
    RTBL0 = ucT2_Value ;          /* 次回リアルタイム出力データ・セット */
    TMC00 = 0x00 ;                /* タイマ停止 (カウンタ・リセット) */
    CR000 = usT2_Timer ;         /* タイマ値セット */
    TMC00 = 0x0C ;              /* タイマ・スタート */
    ucRTO_Mode = 0 ;           /* 次回T1 */
}
}
/*****
/*      リアルタイム出力タイマ値をコモンにセット      */
*****/
void    vCal_Timer(int iVal,int iPWN )
{
    ucT2_Value = ( unsigned char) iVal ;
    if ( ucT2_Value & 0x08 ) {
        ucT1_Value = ucT2_Value & 0x09 ;
    } else if ( ucT2_Value & 0x10 ) {
        ucT1_Value = ucT2_Value & 0x12 ;
    } else {
        ucT1_Value = ucT2_Value & 0x24 ;
    }
    usT1_Timer = ( iPWN * TMCNT_MAX ) / PWM_DATA ;
    if ( usT1_Timer < TMCNT_MIN ) {
        usT1_Timer = TMCNT_MIN ;
    }
    else if ( usT1_Timer >= ( TMCNT_MAX - TMCNT_MIN ) ) {
        usT1_Timer = TMCNT_MAX - TMCNT_MIN ;
    }
    usT2_Timer = TMCNT_MAX - usT1_Timer ;
}

```

4. 1. 10 10 mSECインターバル割り込み処理関数

```

/*****
/*      その他のタイマ割り込み処理 ( 10 mSECインターバル )      */
*****/
__multi_interrupt
void    int_ETC(void)
{
    /* wait タイマ処理 */
    if ( timer_count != 0 ) {
        timer_count -= 1 ;
    }
    /* 加減速 タイマ処理 */

```

```

    if ( accel_count != 0 ) {
        accel_count -= 1 ;
    }
/* */
    if ( disp_co != 0 ) {
        d_speed += abs( now_speed ) ;
        disp_co -= 1 ;
    }
}

```

4.1.11 A/Dコンバータ割り込み処理関数

```

/*****
/*      電流 & 速度ボリューム用A/Dコンバータ 割り込み処理      */
*****/
__multi_interrupt
void  int_AD0(void)
{
    unsigned char ucADS ;
    unsigned short usData ;
    int wk ;
/* */
    ucADS = ADS ;                /* 入力チャンネル */
    usData = ADCR ;              /* 入力データ */
    usData = ( usData >> 6 ) & 0x3FF ;    /* 上位10ビット */
    switch ( ucADS ) {
        case 0:
            iua = usData - 0x200 ;
            if ( abs(iua) > MAX_I ) {
                init_RTO() ;                /* 全相OFF */
                error_flag = ERR_NO1 ;      /* エラーNOセット */
            }
            ADS = 0x01 ;                /* 次 ANI1 */
            ADM = 0x80 ;
            break ;
        case 1:
            iva = usData - 0x200 ;
            if ( abs(iva) > MAX_I ) {
                init_RTO() ;                /* 全相OFF */
                error_flag = ERR_NO1 ;      /* エラーNOセット */
            }
            ADS = 0x02 ;                /* 次 ANI2 */
            ADM = 0x80 ;
            break ;
        case 2:
            wk = 1023 - usData ;          /* ボリューム値セット */
            ADM = 0x00 ;
            Motor_CONT() ;
            cont_time = TM00 / 10 ;      /* uSECに変換 */
            break ;
    }
}

```

```

}
}

```

4.1.12 ハードウェア初期化処理関数

```

/*****
/*      ハードウェア(周辺I/O)初期化      */
*****/
void  hinit( void )
{
/* ポート・モード・レジスタ初期化 */
    PM3 = 0x00f7 ;
    PMDL = 0x0000 ;

    OUT_data( LED11, 0xff ) ;          /* LED OFF */
    OUT_data( LED12, 0xff ) ;
    OUT_data( LED13, 0xff ) ;
    OUT_data( LED14, 0xff ) ;
    OUT_data( LED21, 0xff ) ;
    OUT_data( LED22, 0xff ) ;
    OUT_data( LED31, 0xff ) ;
    OUT_data( LED32, 0xff ) ;
    OUT_data( LED41, 0xff ) ;
    OUT_data( LED42, 0xff ) ;
/* 10 mSECタイマ TM01設定 */
    TMC01 = 0x00;                      /* 動作停止 */
    PRM01 = 0x01;                      /* fxx/4 200 ns */
    CRC01 = 0x00;
    CR010 = 50000 ;                   /* 10 mSEC */
    TMC01 = 0x0C;                      /* 動作開始 */
    TM0IC10 = 0x03 ;                  /* 割り込み許可 レベル3 */
/* モータ制御割り込み用タイマ TM00設定 */
    TMC00 = 0x00;                      /* 動作停止 */
    CRC00 = 0x00;
    PRM00 = 0x00;                      /* fxx/2 100 ns */
    CR000 = TS * 10;                  /* 0.05 mSEC */
    TMC00 = 0x0C;                      /* 動作開始 */
    TM0IC00 = 0x02 ;                  /* 割り込み許可 レベル2 */
/* リアルタイム出力機能 */
    RTPC0 = 0x00 ;                    /* 出力禁止 */
    PMC5 = 0x3F ;                     /* RTP00-RTP05出力 */
    PFC5 = 0x3F ;
    RTPM0 = 0x3F ;
    RTPC0 = 0x70 ;
    RTBL0 = 0x00 ;                    /* 出力データ初期化 */
    RTPC0 = 0xF0 ;                    /* リアルタイム出力機能開始 */
/* A/D 設定 */
    ADM = 0x00 ;                      /* 変換動作停止 */
    PFM = 0x00 ;                      /* パワー・フェイル比較モードOFF */
    ADIC = 0x03 ;                      /* 割り込み許可 レベル3 */

```

```

ADM = 0x80 ; /* 変換動作開始 */
/* ゼロクロス信号割り込み端子設定 */
INTR0 = 0x70 ; /* 両エッジ割り込み */
INTF0 = 0x70 ;
PIC1 = 0x00 ; /* INTP1割り込み */
PIC2 = 0x00 ; /* INTP2割り込み */
PIC3 = 0x00 ; /* INTP3割り込み */
}

```

4. 1. 13 コモン・エリア初期化処理関数

```

/*****
/*      コモン・エリア初期化      */
*****/
void  ainit( void )
{
/* フラグ類初期化 */
error_flag = 0 ; /* エラー・フラグ・クリア */
init_flag = OFF ; /* イニシャル・フラグOFF */
disp_co = 100 ;
d_speed = 0 ;
/* モータ制御エリア初期化 */
stop_flag = ON ; /* 停止フラグON */
object_speed = 0 ; /* 目標速度を0とする */
o_iqai = 0 ; /* 速度積分値を0とする */
}

```

4. 1. 14 回転開始初期化処理関数

```

/*****
/*      回転開始初期化      */
*****/
void  start_init( void )
{
int  i;
/* */
for ( i = 0 ; i < 21 ; i++ ) before_posi[i][1] = 0;
total_sa = 0 ;
sum_speed = 0 ;
speed_co = 100000 / TS ;

init_co = 0 ;
init_pat = 0 ;
init_upco = 0 ;
}

```

4.1.15 RTO出力データ初期化処理関数

```

/***** /
/*      RTO出力データ初期化                               */
/***** /
void    init_RTO( void )
{
    usT1_Timer = TMCNT_MAX / 2 ;           /* 初期値   タイマ半分 */
    usT2_Timer = TMCNT_MAX / 2 ;
    ucT1_Value = 0 ;                       /* データ出力なし */
    ucT2_Value = 0 ;
}

```

4.1.16 V850ES/KJ1用のリンク・ディレクティブ・ファイル

```

/***** /
/*      V850ES/KJ1用のリンク・ディレクティブ・ファイル   */
/***** /
VECT_RESET: !LOAD ?RX V0x0000000 {
    .vect_RESET = $PROGBITS ?AX .vect_RESET;
};
ID_NO: !LOAD ?RX V0x0000070 {
    .id_NO = $PROGBITS ?AX .id_NO;
};
VECT_U: !LOAD ?RX V0x00000a0 {
    .vect_U = $PROGBITS ?AX .vect_U;
};
VECT_V: !LOAD ?RX V0x00000b0 {
    .vect_V = $PROGBITS ?AX .vect_V;
};
VECT_W: !LOAD ?RX V0x00000c0 {
    .vect_W = $PROGBITS ?AX .vect_W;
};
VECT_MOTOR: !LOAD ?RX V0x0000100 {
    .vect_MOTOR = $PROGBITS ?AX .vect_MOTOR;
};
VECT_ETC: !LOAD ?RX V0x0000120 {
    .vect_ETC = $PROGBITS ?AX .vect_ETC;
};
VECT_AD0: !LOAD ?RX V0x0000220 {
    .vect_AD0 = $PROGBITS ?AX .vect_AD0;
};

HANDLER: !LOAD ?RX V0x00001000 {
    .handler = $PROGBITS ?AX .handler;
};
TEXT: !LOAD ?RX {
    .text = $PROGBITS ?AX .text;
};

```

```
CONST : !LOAD ?R {
    .const = $PROGBITS ?A .const;
};

DATA : !LOAD ?RW V0x03ffe000 {
    .data = $PROGBITS ?AW ;
    .sdata = $PROGBITS ?AWG ;
    .sbss = $NOBITS ?AWG ;
    .bss = $NOBITS ?AW ;
};

__tp_TEXT @ %TP_SYMBOL;
__gp_DATA @ %GP_SYMBOL &__tp_TEXT{DATA};
__ep_DATA @ %EP_SYMBOL;
```

【発 行】

NECエレクトロニクス株式会社

〒211-8668 神奈川県川崎市中原区下沼部1753

電話（代表）：044(435)5111

—— お問い合わせ先 ——

【ホームページ】

NECエレクトロニクスの情報がインターネットでご覧になれます。

URL(アドレス) <http://www.necel.co.jp/>

【営業関係、技術関係お問い合わせ先】

半導体ホットライン

(電話：午前 9:00～12:00, 午後 1:00～5:00)

電 話 : 044-435-9494

E-mail : info@necel.com

【資料請求先】

NECエレクトロニクスのホームページよりダウンロードいただくか、NECエレクトロニクスの販売特約店へお申し付けください。
