

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。
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。



ユーザース・マニュアル

SM plus Ver.1.00

システム・シミュレータ

ユーザ・オープン・インタフェース編

対象デバイス

V850シリーズ

資料番号 U16907JJ1V0UM00 (第1版)

発行年月 November 2003 NS CP(K)

© NEC Electronics Corporation 2003

(メモ)

目次要約

| | |
|------------------------|----|
| 第1章 概 要 ... | 13 |
| 第2章 ユーザ・モデルの作成方法 ... | 17 |
| 第3章 ユーザ・モデルの組み込み方法 ... | 23 |
| 第4章 関数レファレンス ... | 26 |
| 第5章 サンプル・プログラム ... | 79 |
| 付録A 総合索引 ... | 86 |

WindowsおよびWindowsNTは米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における登録商標または商標です。

- 本資料に記載されている内容は2003年11月現在のものです、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が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。

[メモ]

はじめに

対象者 このマニュアルに記載している内容は、Windows® 98、Windows Me、Windows NT® 4.0、Windows 2000、Windows XPの32ビット・アプリケーション・プログラム形式であるため、同OSの32ビット・アプリケーション・プログラム作成経験者を対象とした説明となっています。

目的 このマニュアルは、システム・シミュレータSM plusが用意しているシミュレーション環境構築手段のうち、ユーザ・オープン・インタフェースを用いたターゲット・システムのシミュレーション環境構築手段について解説したものです。

構成 このマニュアルは、次の内容で構成されています。

- ・概要
- ・ユーザ・モデルの作成方法
- ・ユーザ・モデルの組み込み方法
- ・関数レファレンス
- ・サンプル・プログラム

読み方 このマニュアルの読者には、マイクロコンピュータ、C言語に関する一般知識とWindows 98、Windows Me、Windows NT4.0、Windows 2000、Windows XPの32ビット・アプリケーション・プログラムの作成に関する基礎知識を必要とします。

ユーザ・オープン・インタフェースとしてシステムが用意している関数（提供関数）、およびユーザが作成する関数（ユーザ定義関数）について知りたいとき

第4章 関数レファレンスをお読みください。

一通りSM plusのユーザ・オープン・インタフェースについて理解しようとするとき

目次に従って読んでください。

関連資料 このマニュアルを使用する場合は、次の資料もあわせてご覧ください。

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。

(1/2)

| 資料名 | 資料番号 | |
|--|---------|---------|
| | 和文 | 英文 |
| IE-703002-MC (V853TM, V850/SA1TM, V850/SB1TM, V850/SB2TM, V850/SC1TM, V850/SC2TM, V850/SC3TM, V850/SF1TM, V850/SV1TM 用インサートキット・エミュレータ) | U11595J | U11595E |
| IE-V850E-MC (V850E/IA1TM, V850E/IA2TM 用インサートキット・エミュレータ) , IE-V850E-MC-A (V850E/MA1TM, V850E/MA2TM 用インサートキット・エミュレータ) | U14487J | U14487E |
| IE-703003-MC-EM1 (V853 用インサートキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U11596J | U11596E |
| IE-703017-MC-EM1 (V850/SA1 用インサートキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U12898J | U12898E |
| IE-703037-MC-EM1 (V850/SB1, V850/SB2 用インサートキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U14151J | U14151E |
| IE-703040-MC-EM1 (V850/SV1 用インサートキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U14337J | U14337E |

| 資料名 | 資料番号 | | |
|---|--------------------------|-------------------------------|-------------------------------|
| | 和文 | 英文 | |
| IE-703079-MC-EM1 (V850/SF1 用インサーキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U15447J | U15447E | |
| IE-703089-MC-EM1 (V850/SC1,V850/SC2,V850/SC3用インサーキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U15776J | U15776E | |
| IE-703102-MC (V850E/MS1TM, V850E/MS2TM 用インサーキット・エミュレータ) | U13875J | U13875E | |
| IE-703102-MC-EM1, IE-703102-MC-EM1-A (V850E/MS1, V850E/MS2 用インサーキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U13876J | U13876E | |
| IE-703107-MC-EM1 (V850E/MA1 用インサーキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U14481J | U14481E | |
| IE-703114-MC-EM1 (V850E/IA2用インサーキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U16533J | U16533E | |
| IE-703116-MC-EM1 (V850E/IA1 用インサーキット・エミュレータ・オプション・ボード) | U14700J | U14700E | |
| IE-V850ES-G1 (850ES用インサーキット・エミュレータ) | U16313J | U16313E | |
| IE-703217-G1-EM1 (850ES/KF1, V850ES/KG1, V850ES/KJ1用インサーキット・エミュレータ・エミュレーション・ボード) | U16594J | U16594E | |
| IE-703204-G1-EM1 (850ES/SA2, V850ES/SA3用インサーキット・エミュレータ・エミュレーション・ボード) | U16622J | U16622E | |
| IE-703228-G1-EM1 (850ES/PM1用インサーキット・エミュレータ・エミュレーション・ボード) | U16879J | U16879E | |
| CA850 Ver.2.50 C コンパイラ・パッケージ | 操作編 C 言語編 アセンブリ言語編 | U16053J U16054J U16042J | U16053E U16054E U16042E |
| PM plus Ver.5.10 | | U16569J | U16569E |
| ID850 Ver.2.50 統合ディバग्ガ | 操作編 | U16217J | U16217E |
| ID850NW Ver.2.51 統合ディバग्ガ | 操作編 | U16454J | U16454E |
| ID850NWC Ver.2.51 統合ディバग्ガ | 操作編 | U16525J | U16525E |
| SM plus Ver.1.00 システム・シミュレータ | 操作編 | U16906J | U16906E |
| SM plus Ver.1.00 システム・シミュレータ | ユーザ・オープン・インタフェース編 | 本マニュアル | U16907E |
| SM850 Ver.2.50 システム・シミュレータ | 操作編 | U16218J | U16218E |
| 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 | U14873E |
| RX850 Ver.3.13以上 リアルタイムOS | 基礎編 インストール編 テクニカル編 | U13430J U13410J U13431J | U13430E U13410E U13431E |
| RX850 Pro Ver.3.13 リアルタイムOS | 基礎編 インストール編 テクニカル編 | U13773J U13774J U13772J | U13773E U13774E U13772E |
| RX-NET ネットワーク・ライブラリ (TCP/IP) | | U15083J | - |
| RX-NET ネットワーク・ライブラリ (PPP) | | U15303J | - |
| RX-NET ネットワーク・ライブラリ (DNS) | | U15304J | - |
| RX-NET ネットワーク・ライブラリ (DHCP) | | U15382J | - |
| RX-NET ネットワーク・ライブラリ (SMTP) | | U15505J | - |
| RX-NET ネットワーク・ライブラリ (POP) | | U15539J | - |
| RX-NET Ver.1.00 ネットワーク・ライブラリ (telnet) | | U16085J | - |
| RD850 Ver.3.01 タスク・ディバग्ガ | | U13737J | U13737E |
| RD850 Pro Ver.3.01 タスク・ディバग्ガ | | U13916J | U13916E |
| AZ850 Ver.3.10 システム・パフォーマンス・アナライザ | | U14410J | U14410E |
| TW Ver.1.00 | | U16104J | U16104E |
| PG-FP4 フラッシュ・メモリ・プログラマ | | U15260J | U15260E |

目次

| | | |
|-------|-----------------------------------|----|
| 第 1 章 | 概要 ... | 13 |
| 1.1 | インタフェース関数の種類 ... | 14 |
| 1.2 | インタフェースの方式 ... | 15 |
| 1.2.1 | C 言語インタフェース ... | 15 |
| 1.2.2 | コールバック関数方式 ... | 15 |
| 1.2.3 | イベント・ドリブン方式 ... | 15 |
| 1.3 | 開発環境 ... | 16 |
| 第 2 章 | ユーザ・モデルの作成方法 ... | 17 |
| 2.1 | プログラム構成 ... | 17 |
| 2.2 | プログラミング概要 ... | 18 |
| 2.3 | プログラミング詳細 ... | 19 |
| 2.3.1 | ファイル名 ... | 19 |
| 2.3.2 | インクルード・ファイル ... | 19 |
| 2.3.3 | MakeUserModel 関数 ... | 19 |
| 2.3.4 | コールバック関数 ... | 20 |
| 2.4 | プログラム・ファイル例 ... | 21 |
| 2.5 | コンパイルとリンク ... | 22 |
| 第 3 章 | ユーザ・モデルの組み込み方法 ... | 23 |
| 3.1 | コンフィギュレーション・ファイル ... | 23 |
| 3.2 | コンフィギュレーション・ファイルの記述内容 ... | 23 |
| 3.2.1 | 生成 ... | 23 |
| 3.2.2 | 端子接続 ... | 23 |
| 3.2.3 | 外部バス接続 ... | 24 |
| 3.2.4 | その他 ... | 24 |
| 3.3 | コンフィギュレーション・ファイル記述例 ... | 25 |
| 第 4 章 | 関数レファレンス ... | 26 |
| 4.1 | 提供関数一覧 ... | 26 |
| 4.1.1 | 提供関数詳細 ... | 27 |
| | SuoSetInitCallback ... | 28 |
| | SuoSetResetCallback ... | 29 |
| | SuoCreateTimer ... | 30 |
| | SuoGetTimerHandle ... | 31 |
| | SuoSetTimer ... | 32 |
| | SuoKillTimer ... | 33 |
| | SuoSetNotifyTimerCallback ... | 34 |
| | SuoCreatePin ... | 35 |
| | SuoGetPinHandle ... | 36 |
| | SuoOutputDigitalPin ... | 37 |
| | SuoOutputAnalogPin ... | 38 |
| | SuoSetInputDigitalPinCallback ... | 39 |
| | SuoSetInputAnalogPinCallback ... | 40 |
| | SuoCreateExtbus ... | 41 |
| | SuoGetExtbusHandle ... | 42 |
| | SuoSetReadExtbusCallback ... | 43 |
| | SuoSetWriteExtbusCallback ... | 44 |
| | SuoCreateSerialUART ... | 45 |
| | SuoCreateSerialCSI ... | 46 |
| | SuoGetSerialHandle ... | 47 |
| | SuoSetSerialParameterUART ... | 48 |
| | SuoSetSerialParameterCSI ... | 50 |
| | SuoGetSerialParameterUART ... | 53 |
| | SuoGetSerialParameterCSI ... | 54 |
| | SuoSendSerialData ... | 55 |
| | SuoSendSerialDataList ... | 56 |

| | |
|------------------------------------|----|
| SuoSendSerialFile ... | 57 |
| SuoSetNotifySentSerialCallback ... | 58 |
| SuoSetReceiveSerialCallback ... | 59 |
| SuoCreateWave ... | 60 |
| SuoGetWaveHandle ... | 61 |
| SuoSendWaveFile ... | 62 |
| SuoSetNotifySentWaveCallback ... | 63 |
| 4.2 ユーザ定義関数一覧 ... | 64 |
| 4.2.1 ユーザ定義関数詳細 ... | 64 |
| MakeUserModel ... | 65 |
| InitFunc ... | 67 |
| ResetFunc ... | 68 |
| NotifyTimerFunc ... | 69 |
| InputDigitalPinFunc ... | 70 |
| InputAnalogPinFunc ... | 71 |
| ReadExtbusFunc ... | 72 |
| WriteExtbusFunc ... | 73 |
| NotifySentSerialFunc ... | 74 |
| ReceiveSerialFunc ... | 75 |
| NotifySentWaveFunc ... | 76 |
| 4.3 エラー番号一覧 ... | 77 |
| | |
| 第5章 サンプル・プログラム ... | 79 |
| 5.1 Timer ... | 79 |
| 5.1.1 概要 ... | 79 |
| 5.1.2 構成 ... | 79 |
| 5.1.3 動作説明 ... | 80 |
| 5.1.4 プロジェクト・ファイル ... | 80 |
| 5.1.5 ファイル詳細 ... | 81 |
| | |
| 付録 A 総合索引 ... | 86 |

図の目次

図番号 タイトル ページ

| | | |
|-------|--------------------------|----|
| 1 - 1 | ユーザ・モデルのプログラミング・イメージ ... | 13 |
| 2 - 1 | プログラム構成図 ... | 17 |
| 2 - 2 | プログラム・ファイルのテンプレート ... | 18 |
| 2 - 3 | プログラム・ファイル例 ... | 21 |
| 2 - 4 | コンパイルとリンクのフロー ... | 22 |
| 3 - 1 | コンフィギュレーション・ファイルの記述例 ... | 25 |
| 5 - 1 | Timer モデル構成図 ... | 79 |
| 5 - 2 | Timer モデル動作説明 ... | 80 |

表の目次

表番号 タイトル ページ

| | | |
|-------|---|----|
| 1 - 1 | ユーザ・オープン・インタフェース提供関数の種類 ... | 14 |
| 3 - 1 | コンフィギュレーション・ファイルの記述例の接続表 ... | 25 |
| 4 - 1 | 提供関数一覧 ... | 26 |
| 4 - 2 | CSI 位相タイプ (SuoSetSerialParameterCSI 関数) ... | 52 |
| 4 - 3 | ユーザ定義関数一覧 ... | 64 |
| 4 - 4 | エラー番号一覧 ... | 77 |
| 5 - 1 | サンプル・プログラム一覧 ... | 79 |
| 5 - 2 | Timer モデルの設定情報 ... | 80 |

第1章 概要

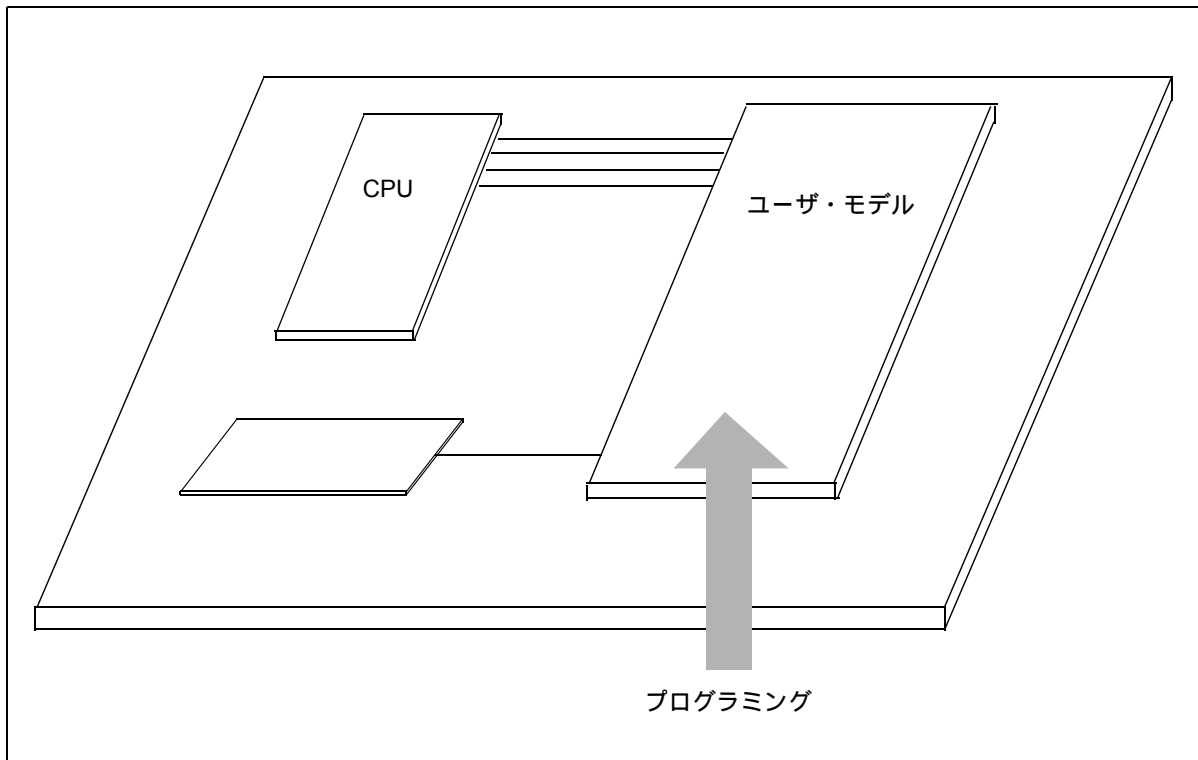
SM plus では、CPU (CPU コア + 内蔵周辺) のシミュレーションに加え、次に挙げる2つのターゲット・システムのシミュレーション環境構築手段を用意しています。

1つは、" 入出力パネル・ウィンドウ^注" です。これは、標準的な接続部品とその操作環境を提供することにより、GUI 操作による簡単なシミュレーション環境の構築を行うものです。

もう1つが、本マニュアルで解説するユーザ・オープン・インターフェースを用いたターゲット・システムのシミュレーション環境の構築です。" ユーザが外部のユーザ・モデルをプログラミングする " ことにより、" 入出力パネル・ウィンドウ " では実現できなかった機能までを実装可能にしています。

注 「SM plus ユーザーズ・マニュアル 操作編」を参照してください。

図1 - 1 ユーザ・モデルのプログラミング・イメージ



1.1 インタフェース関数の種類

SM plus ユーザ・オープン・インタフェースでは、次表に示す種類のインタフェース関数を用意しています(詳細は「[第4章 関数レファレンス](#)」参照)。

表1-1 ユーザ・オープン・インタフェース提供関数の種類

| 種類 | 概要説明, 主な機能 |
|----------------|--|
| 基本インタフェース関数 | シミュレーションの基本機能 - 初期化通知 - リセット通知など |
| 時間インタフェース関数 | モデルの時系列処理を行うための周期タイマ機能 - タイマの設定 - タイマの解除 - タイマの時間通知など |
| 端子インタフェース関数 | 端子の入出力機能 - 端子への信号出力 - 端子への信号入力通知など |
| 外部バス・インタフェース関数 | 外部バスのスレーブ機能 - 外部バス・リード・アクセス通知 - 外部バス・ライト・アクセス通知など |
| シリアル・インタフェース関数 | シリアルの送受信機能 - シリアル・データの送信 - シリアル・データの受信通知など |
| 信号出力器インタフェース関数 | 信号データ・ファイルに従った信号出力機能 - 信号データ・ファイルに従った信号出力など |

1.2 インタフェースの方式

SM plus ユーザ・オープン・インタフェースでは、次に示すインタフェース方式を取っています。

1.2.1 C 言語インタフェース

SM plus ユーザ・オープン・インタフェースは、C 言語の API 関数^{注 1} セットで構成されています。

このため、ユーザ・モデルのプログラミングは C 言語で行い、ターゲット・システムのシミュレーション環境を構築してください。

注 1 Application Program Interface 関数の略

1.2.2 コールバック関数方式

コールバック関数方式とは、ユーザ・プログラム側で作成した関数へのポインタをあらかじめシステム側に通知しておき、システム側はその関数へのポインタを使用してユーザ・プログラム側で作成した関数をコールする方式です。

SM plus ユーザ・オープン・インタフェースでは、"システム側からユーザ・プログラム側を呼ぶ" 手段としてこのコールバック関数方式を採用しています。

用意されている API 関数が "ユーザ・プログラム側からシステム側を呼ぶ" 関数となっているのに対し、"システム側からユーザ・プログラム側を呼ぶ" 場合、例えば端子への信号入力の際などに使用します。

1.2.3 イベント・ドリブン方式

SM plus ユーザ・オープン・インタフェースでは、事象（イベント）に従い処理を記述するといったイベント・ドリブン方式を採用しています。

例えば、SM plus 本体側で "シミュレータ初期化 / CPU リセット / 端子への信号出力 / 外部バス・アクセス" の事象が発生した時点でユーザ・モデル側で用意したコールバック関数がコールされます。また、ユーザ・モデルにおいて時系列処理を行うために設けている "時間インタフェース" (= タイマ機能) でも、設定した時間に到達した時点でユーザ・モデル側で用意したコールバック関数がコールされます。

1.3 開発環境

SM plus ユーザ・オープン・インタフェースでプログラミングを行い、DLL ファイルを作成するには次の開発ツールを使用してください。

- Microsoft Visual C++ V6.00 以上

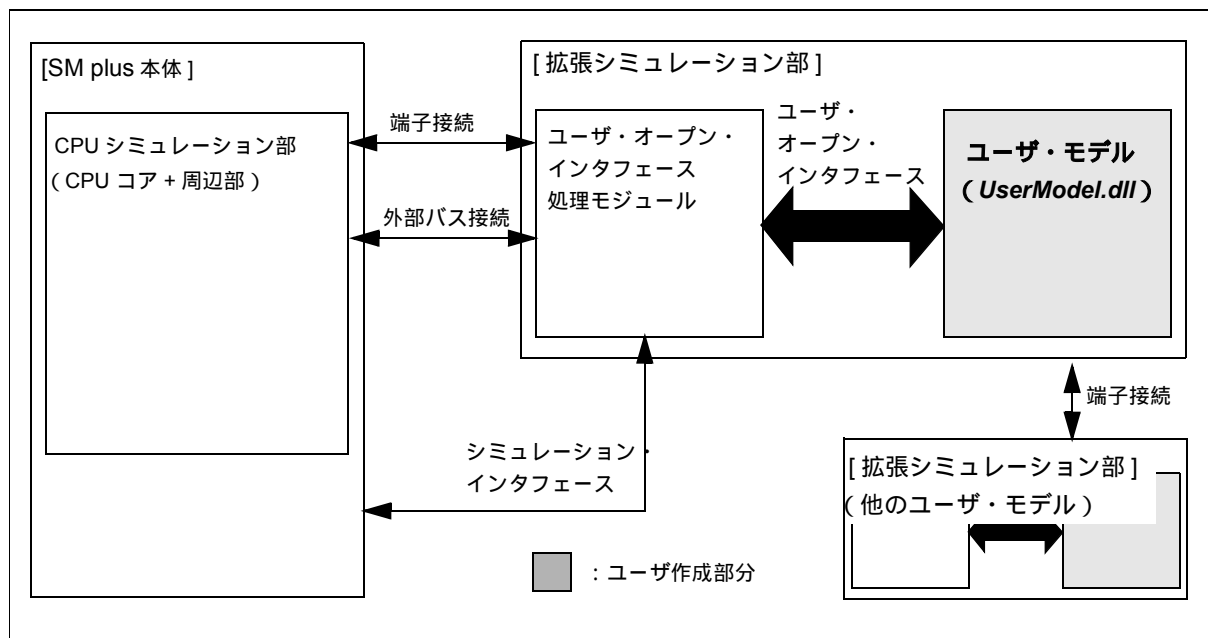
第2章 ユーザ・モデルの作成方法

本章では、ユーザ・プログラムの作成方法について解説します。

2.1 プログラム構成

次図に SM plus ユーザ・オープン・インターフェースを使用し、システムを拡張する際のプログラム構成を示します。

図2 - 1 プログラム構成図



システムを拡張するためにはまず、ユーザ・モデルを作成する必要があります。

ユーザ・モデルはシミュレーション・システムと連携動作するため、ユーザ・オープン・インターフェース処理モジュールとインターフェースをとります。このインターフェースが、ユーザ・オープン・インターフェースになります。

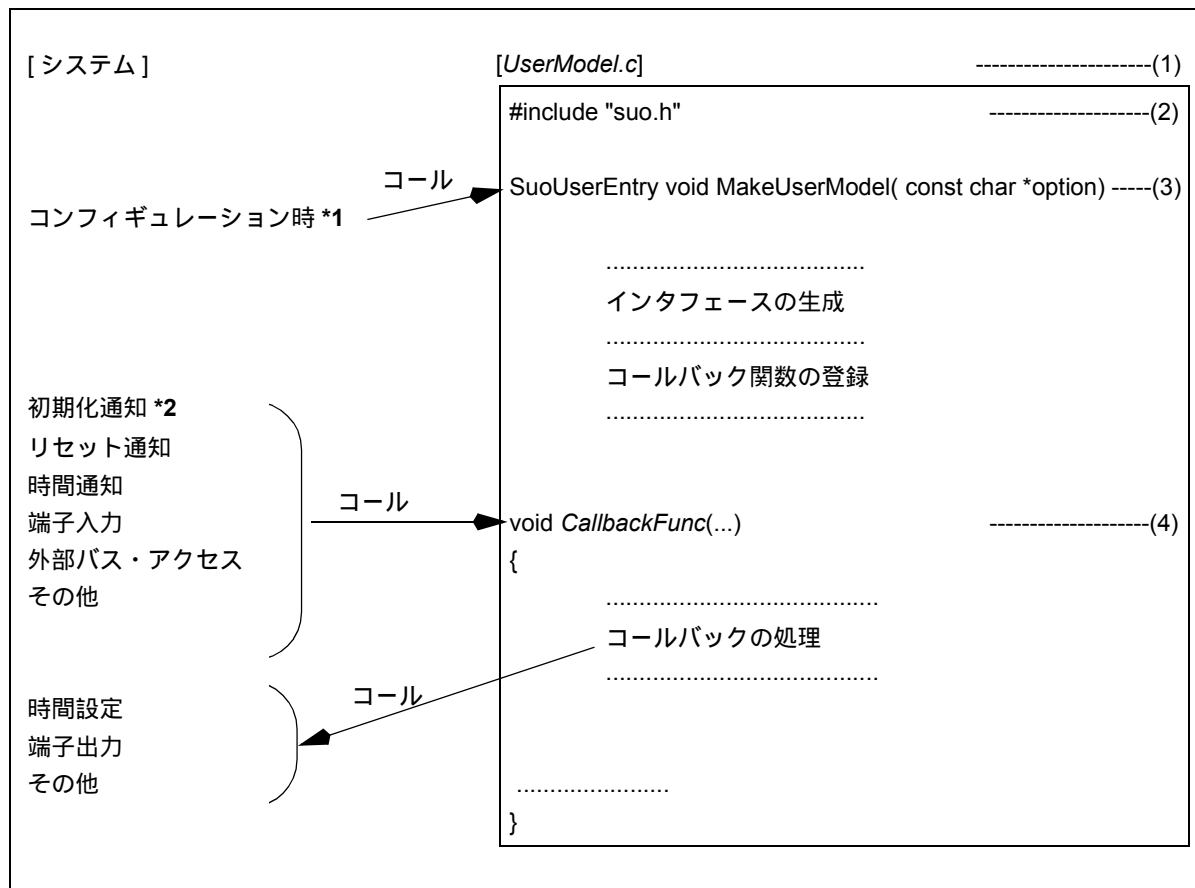
ユーザ・モデルは、ユーザ・オープン・インターフェースを介することでコンフィギュレーション (SM plus 起動時に行うシミュレータ構築処理) 時に端子や外部バス・スレーブなどの資源を生成します。これにより生成された端子や外部バス・スレーブを、CPU シミュレーション部の端子や外部バス・マスタに接続することにより、CPU シミュレーション部の端子の入出力や CPU シミュレーション部からの外部バス・アクセスの処理が可能になります。

なお、生成された端子や外部バス・スレーブは、CPU シミュレーション部だけではなく拡張シミュレーション部 (他のユーザ・モデル) とも接続可能です。

2.2 プログラミング概要

ユーザ・モデルは WIN32 のダイナミック・リンク・ライブラリ (DLL) 形式でプログラミングします。
 次図にプログラム・ファイルのテンプレートを示します。

図 2 - 2 プログラム・ファイルのテンプレート



*1 コンフィギュレーション時とは、SM plus 起動時に行われるシミュレータ構築処理のタイミングを指します。

*2 初期化通知は、シミュレータ構築処理が完了し SM plus が起動した直後の 1 回だけ通知されます。

2.3 プログラミング詳細

図 2 - 2 に示す (1) ~ (4) の詳細について示します。

2.3.1 ファイル名

(1) は、ファイル名です。

C 言語ファイルのためサフィックスは "*.c" です。ファイル名は自由に決めることができます。

2.3.2 インクルード・ファイル

(2) は、インクルード・ファイルです。

ユーザ・オープン・インタフェースを使用するには、ヘッダ・ファイル "suo.h" をインクルードする必要があります。

2.3.3 MakeUserModel 関数

(3) は、MakeUserModel 関数で SM plus のコンフィギュレーション時にシステム側からコールされる関数です。

この関数の名前は、"MakeUserModel" でなければなりません (「4.2 ユーザ定義関数一覧」参照)。

指定形式

```
SuoUserEntry void MakeUserModel( const char *option);
```

この関数の中では次の 2 つの処理を記述します。

(1) インタフェースの生成

SM plus では SM plus 起動時のコンフィギュレーション処理において端子やバス接続を行うため、コンフィギュレーションのタイミングで接続する端子やバスなどの資源を生成しておく必要があります。

これを行うために、MakeUserModel 関数の中でインタフェースの生成関数を呼びインタフェースの生成を行います。これに伴い必要な資源の生成も行われます。

(2) コールバック関数の登録

必要に応じてコールバック関数の登録も可能です。

注意 初期化のコールバック関数を記述する場合は必ずこのタイミングで登録してください。

このタイミングで登録しないとコールバックが機能しません。これは、初期化通知が MakeUserModel 関数コールの次のタイミングであるためです。

2.3.4 コールバック関数

(4) はコールバック関数です。

システムからコールしてもらう関数をコールバック関数と呼びます。

ここでは、初期化通知、リセット通知、時間通知、端子入力、外部バス・アクセス等の複数のコールバック関数が作成可能です（「[4.2 ユーザ定義関数一覧](#)」参照）。

作成したコールバック関数は、システムからコールできるように事前に登録する必要があります。

コールバック関数の名前は自由に決めることができ、その関数の形式はコールバックの種類によって異なります。コールバック関数の中ではコールバック内容に応じた処理を記述します。

2.4 プログラム・ファイル例

図2 - 3 プログラム・ファイル例

```
#include "suo.h"
#include <memory.h>

void Init(void);
void InputP00(SuoHandle handle, int pinValue);
void ReadBUS1(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, unsigned char data[]);
void WriteBUS1(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, const unsigned char data[]);

SuoHandle p00;
SuoHandle p01;
SuoHandle bus1;
unsigned char mem[0x100];

/* MakeUserModel */
SuoUserEntry void MakeUserModel( const char *option)
{
    SuoCreatePin("P00", &p00);
    SuoCreatePin("P01", &p01);
    SuoCreateExtbus("BUS1", 0x200000, 0x100, &bus1);

    SuoSetInitCallback(Init);
    SuoSetInputDigitalPinCallback(p00, InputP00);
    SuoSetReadExtbusCallback(bus1, ReadBUS1);
    SuoSetWriteExtbusCallback(bus1, WriteBUS1);
}

/* callbacks */
void Init(void)
{
    memset(mem, 0, 0x100);
}

void InputP00(SuoHandle handle, int pinValue)
{
    SuoOutputDigitalPin(p01, pinValue);
}

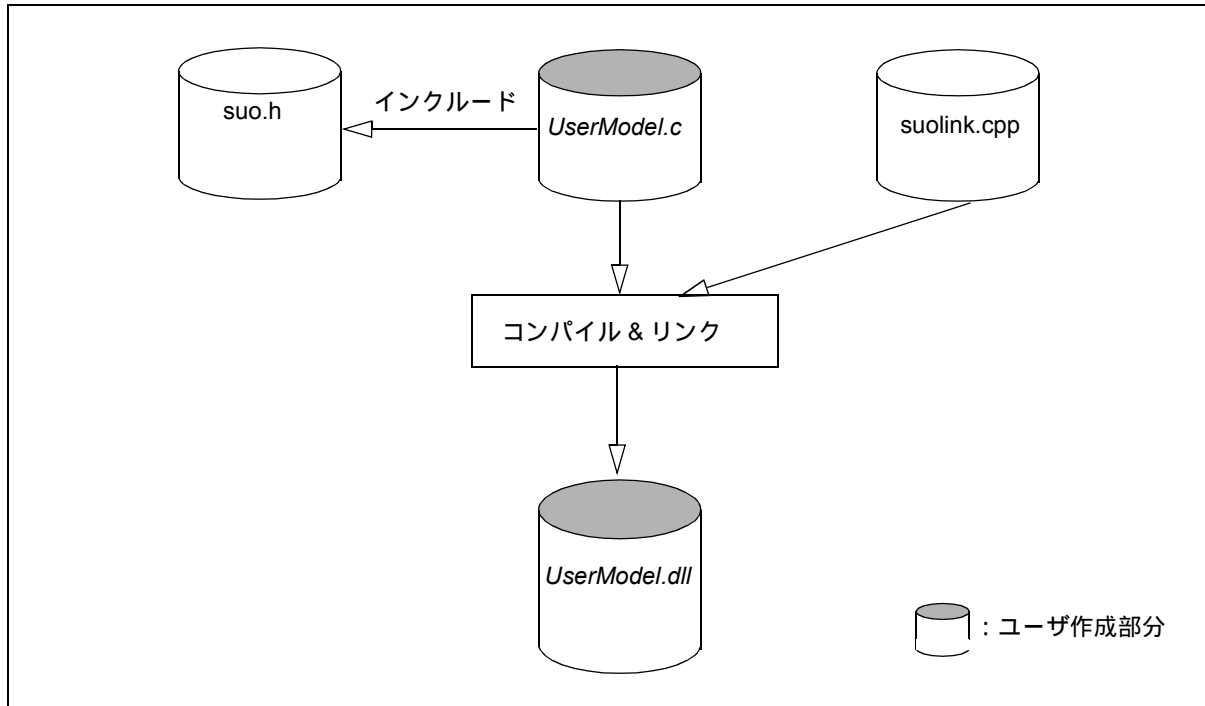
void ReadBUS1(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, unsigned char data[])
{
    memcpy(data, &mem[addr-0x200000], accessSize);
}

void WriteBUS1(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, const unsigned char data[])
{
    memcpy(&mem[addr-0x200000], data, accessSize);
}
```

2.5 コンパイルとリンク

次図にコンパイルとリンクのフローを示します。

図2 - 4 コンパイルとリンクのフロー



コンパイルとリンクを行うことにより、*UserModel.c* と *suolink.cpp* から *UserModel.dll* を作成します。

(1) suo.h

suo.h は、ユーザ・オープン・インタフェース用のシステム・ヘッダ・ファイルです。ユーザ・プログラム (*UserModel.c*) がインクルードするだけでコンパイル対象ではありません。

(2) suolink.cpp

suolink.cpp は、システムのユーザ・オープン・インタフェース処理モジュールとの動的リンク処理を行うファイルです。

(3) UserModel.c

UserModel.c は、作成すべきユーザ・モデルのソース・ファイルです。ファイル名は自由に決めることができます。

(4) UserModel.dll

UserModel.dll は、ユーザ・モデルのバイナリ・ファイル (DLL ファイル) です。ファイル名は自由に決めることができます。

注意 Microsoft Visual C++ がインストールされていない環境で DLL ファイルを動作させるには、DLL ファイルをリリース版で作成する必要があります。

第3章 ユーザ・モデルの組み込み方法

本章では、作成したユーザ・モデル (*UserModel.dll*) を SM plus に組み込む方法について説明します。

SM plus への組み込みには、コンフィギュレーション・ファイルを使用します。

3.1 コンフィギュレーション・ファイル

コンフィギュレーション・ファイルとは、SM plus に対してユーザ・カスタマイズ (ユーザ・モデルの追加) を行うためのファイルです。

コンフィギュレーション・ファイルは C:\NECTools32\bin\smplus.cfg^注 です。

注 SM plus のインストール・フォルダが C:\NECTools32 の場合

3.2 コンフィギュレーション・ファイルの記述内容

コンフィギュレーション・ファイルには、ユーザ・モデルの生成処理と端子や外部バスの接続処理等を記述します。

3.2.1 生成

```
UserModel1 = Device("USEROPEN", "UserModel1.dll UserOption1");
```

ユーザ・モデルの生成は Device 関数を使って行います。

"USEROPEN" は、ユーザ・オープン・インタフェース処理モジュール (システム・モジュール) を指します。

UserModel1.dll は、作成すべきユーザ・モデルのバイナリ・ファイル (DLL 形式) です。名前は自由に決めることができます。

ファイルのパスは、コンフィギュレーション・ファイルが存在するフォルダからの相対パス、または絶対パスを指定してください。

UserOption1 は、*UserModel1.dll* に対するオプション文字列です。この文字列は MakeUserModel 関数のパラメータ "option" にそのまま渡されます。

UserModel1 は、生成したユーザ・モデルを表す変数です。名前はユーザが自由に決めることができます。

3.2.2 端子接続

```
wire1 = Wire(1); --- (1)
wire1 += cpu.Port("PinName1"); --- (2)
wire1 += UserModel1.Port("UserPinName1"); --- (3)
```

端子接続は、次の順に行います。

(1) Wire 関数を使ってワイヤ (= 端子同士を接続する線) を生成します。

Wire 関数の引数には、必ず 1 を指定してください。

wire1 は、生成したワイヤを表す変数です。名前は自由に決めることができます。

(2) ワイヤの一方を CPU の端子に接続します。

"*PinName1*" に接続したい CPU の外部端子を指定します。"" で囲んで指定してください。

(3) ワイヤのもう一方をユーザ・モデルの端子に接続します。

UserModel1 は生成したユーザ・モデルを表す変数です。

"*UserPinName1*" には、接続したいユーザ・モデルの端子名 (*MakeUserModel* 関数の中で生成した端子名) を指定します。"" で囲んで指定してください。

なお、ユーザ・モデルの複数の端子を同じワイヤに接続する場合はこの行を追加してください。

3.2.3 外部バス接続

| | | |
|--|-----|-----|
| <i>extbus1</i> = BUS(<i>n</i>); | --- | (1) |
| <i>extbus1</i> += cpu.BusMasterIF("EXTBUS"); | --- | (2) |
| <i>extbus1</i> += <i>UserModel1</i> .BusSlaveIF(" <i>UserExtbusName1</i> "); | --- | (3) |

外部バス接続は次の順に行います。

(1) BUS 関数を用いバスを生成します。

バス関数の引数 *n* は、データ・バス・ビット幅です。8/16/32 のいずれかを指定できます。

extbus1 は、生成したバスを表す変数です。名前は自由に決めることができます。

(2) バスの一方を CPU の外部バス・マスタに接続します。

外部バス・マスタ "EXTBUS" を指定してください。

(3) バスのもう一方をユーザ・モデルの外部バスに接続します。

UserModel1 は、生成したユーザ・モデルを表す変数です。

"*UserExtbusName1*" には、接続したいユーザ・モデルの外部バス名 (*MakeUserModel* 関数の中で生成した外部バス名) を指定します。"" で囲んで指定してください。

なお、ユーザ・モデルの複数の外部バスを接続する場合はこの行を追加してください。

3.2.4 その他

上記以外に、ユーザ・オープン・インタフェースを動作させるためには定型的な接続が必要です。

具体的な接続方法に関しては、製品添付のサンプル・プログラムを参照してください。

3.3 コンフィギュレーション・ファイル記述例

図3-1 にコンフィギュレーション・ファイルの記述例を示します。

この例では、次表に示す接続処理を行っています。

表3-1 コンフィギュレーション・ファイルの記述例の接続表

| 接続の種類 | CPU | | ユーザ・モデル (SampleModel.DLL) | |
|-------|------------|--------------|-----------------------------|----------------|
| | 端子 | "P00/INTP0" | (P00 端子) | "P00" |
| | "P30/TXD1" | (シリアル出力端子) | "RXD" | (シリアル入力端子) |
| | "P31/RXD1" | (シリアル入力端子) | "TXD" | (シリアル出力端子) |
| 外部バス | "EXTBUS" | (外部バス・マスタ) | "EXTBUS1" | (外部バス・スレーブ1) |
| | "EXTBUS" | (外部バス・マスタ) | "EXTBUS2" | (外部バス・スレーブ2) |

図3-1 コンフィギュレーション・ファイルの記述例

```

cpu = CPU('a');
# -----
# SampleModel description
# -----

# Generate SampleModel.dll
model = Device("USEROPEN", "SampleModel.dll -a -b");

# Connect PIN (CPU.P00-MODEL.P00)
wire_P00 = Wire(1);
wire_P00 += cpu.Port("P00/INTP0");
wire_P00 += model.Port("P00");

# Connect PIN (CPU.TXD1-MODEL.RXD)
wire_RXD = Wire(1);
wire_RXD += cpu.Port("P30/TXD1");
wire_RXD += model.Port("RXD");

# Connect PIN (CPU.RXD1-MODEL.TXD)
wire_TXD = Wire(1);
wire_TXD += cpu.Port("P31/RXD1");
wire_TXD += model.Port("TXD");

# Connect BUS (CPU.EXTBUS-MODEL.EXTBUS1)
extbus = BUS(32);
extbus += cpu.BusMasterIF("EXTBUS");
extbus += model.BusSlaveIF("EXTBUS1");
extbus += model.BusSlaveIF("EXTBUS2");

```

第4章 関数レファレンス

本章では、ユーザ・オープン・インタフェースとしてシステムが用意している関数（提供関数）、およびユーザが作成する関数（ユーザ定義関数）のレファレンスを示します。

4.1 提供関数一覧

次表に提供関数一覧を示します。

表 4 - 1 提供関数一覧

| 関数名 | 機能概要 | 備考 |
|---|------------------------|-----|
| 基本インタフェース関数 | | |
| SuoSetInitCallback | 初期化のコールバック登録 | 注 2 |
| SuoSetResetCallback | リセットのコールバック登録 | - |
| 時間インタフェース関数 | | |
| SuoCreateTimer | タイマの生成 | 注 1 |
| SuoGetTimerHandle | タイマのハンドルの取得 | - |
| SuoSetTimer | タイマの時間設定 | 注 3 |
| SuoKillTimer | タイマの時間解除 | 注 3 |
| SuoSetNotifyTimerCallback | タイマの時間通知のコールバック登録 | - |
| 端子インタフェース関数 | | |
| SuoCreatePin | 端子の生成 | 注 1 |
| SuoGetPinHandle | 端子のハンドルの取得 | - |
| SuoOutputDigitalPin | 端子のデジタル値出力 | 注 3 |
| SuoOutputAnalogPin | 端子のアナログ値出力 | 注 3 |
| SuoSetInputDigitalPinCallback | 端子のデジタル値入力のコールバック登録 | - |
| SuoSetInputAnalogPinCallback | 端子のアナログ値入力のコールバック登録 | - |
| 外部バス・インタフェース関数 | | |
| SuoCreateExtbus | 外部バスの生成 | 注 1 |
| SuoGetExtbusHandle | 外部バスのハンドルの取得 | - |
| SuoSetReadExtbusCallback | 外部バスのリード・アクセスのコールバック登録 | - |
| SuoSetWriteExtbusCallback | 外部バスのライト・アクセスのコールバック登録 | - |
| シリアル・インタフェース関数 | | |
| SuoCreateSerialUART | シリアルの生成（UART タイプ） | 注 1 |
| SuoCreateSerialCSI | シリアルの生成（CSI タイプ） | 注 1 |

表4 - 1 提供関数一覧

| 関数名 | 機能概要 | 備考 |
|--|-------------------------|----|
| SuoGetSerialHandle | シリアルハンドルの取得 | - |
| SuoSetSerialParameterUART | シリアルのパラメータ設定 (UART タイプ) | 注3 |
| SuoSetSerialParameterCSI | シリアルのパラメータ設定 (CSI タイプ) | 注3 |
| SuoGetSerialParameterUART | シリアルのパラメータ取得 (UART タイプ) | 注3 |
| SuoGetSerialParameterCSI | シリアルのパラメータ取得 (CSI タイプ) | 注3 |
| SuoSendSerialData | シリアルの送信 (1データ) | 注3 |
| SuoSendSerialDataList | シリアルの送信 (複数データ) | 注3 |
| SuoSendSerialFile | シリアルの送信 (シリアル・ファイル) | 注3 |
| SuoSetNotifySentSerialCallback | シリアルの送信完了通知のコールバック登録 | - |
| SuoSetReceiveSerialCallback | シリアルの受信のコールバック登録 | - |
| 信号出力器インタフェース関数 | | |
| SuoCreateWave | 信号出力器の生成 | 注1 |
| SuoGetWaveHandle | 信号出力器のハンドルの取得 | - |
| SuoSendWaveFile | 信号出力器による送信 (信号データ・ファイル) | 注3 |
| SuoSetNotifySentWaveCallback | 信号出力器の送信完了通知のコールバック登録 | - |

注1 MakeUserModel 関数の中でのみ呼び出すことができます。コールバック関数の中では呼び出すことはできません。

注2 MakeUserModel 関数のタイミングで呼ばない場合、コールバック関数は機能しません。

注3 MakeUserModel 関数の中で呼ぶことはできません。コールバック関数の中でのみ呼び出すことができます。

4.1.1 提供関数詳細

次に提供関数リファレンスを示します。

SuoSetInitCallback

初期化のコールバック登録

```
void SuoSetInitCallback(SuoInitCallback func);
```

パラメータ

func 初期化処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「[InitFunc](#)」参照)。

戻り値

なし

解説

初期化処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、SM plus 起動時の一回だけ呼び出されます。

func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void InitFunc(void);

/* MakeUserModel */
SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    .....
    SuoSetInitCallback(InitFunc);    /* Set initialize function */
}

/* Initialize function */
void InitFunc(void){
    .....
}
```

SuoSetResetCallback

リセットのコールバック登録

```
void SuoSetResetCallback(SuoResetCallback func);
```

パラメータ

| | |
|-------------|---|
| <i>func</i> | リセット処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「 ResetFunc 」参照)。 |
|-------------|---|

戻り値

なし

解説

リセット処理を行うユーザ定義関数を登録します。
ここで登録された関数は、CPU リセット時に呼び出されます。
func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void ResetFunc(void);

func1()
{
    .....
    SuoSetResetCallback(ResetFunc);      /* Set reset function */
}

/* Reset function */
void ResetFunc(void){
    .....
}
```

SuoCreateTimer

タイマの生成

```
int SuoCreateTimer(const char* timerName, SuoHandle* handle);
```

パラメータ

| | |
|------------------|------------------------------|
| <i>timerName</i> | タイマ・インタフェースの名前を指定します。 |
| <i>handle</i> | タイマ・インタフェースのハンドルの格納場所を指定します。 |

戻り値

関数が成功すると SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「[表4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照）。

解説

SuoCreateTimer 関数は、タイマ・インタフェースを生成します。

生成したタイマ・インタフェースは *timerName* で指定した名前と関連付けられます。

関数が成功すると生成したタイマ・インタフェースのハンドルを取得できます。

後のタイマ・インタフェースに対する制御は、ここで取得したハンドルを指定して行います。

ハンドルは、SuoGetTimerHandle 関数を使っても取得できます。

SuoCreateTimer 関数は、MakeUserModel 関数内でしか呼ぶことができません。他のタイミングで呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hTim1;

SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    .....
    SuoCreateTimer("TIM1", &hTim1);          /* Create "TIM1" */
}
```


SuoGetTimerHandle

タイマのハンドルの取得

```
SuoHandle SuoGetTimerHandle(const char* timerName);
```

パラメータ

timerName タイマ・インタフェースの名前を指定します。

戻り値

関数が成功すると、指定したタイマ・インタフェースのハンドルが返ります。
関数が失敗すると、NULL が返ります。

解説

SuoGetTimerHandle 関数は、指定したタイマ・インタフェースのハンドルを取得します。
関数が成功すると、指定したタイマ・インタフェースのハンドルが返ります。
timerName には SuoCreateTimer 関数で指定した名前を指定してください。
異なる名前を指定した場合は NULL が返ります。

例

```
SuoHandle hTim1;  
  
func1()  
{  
    .....  
    hTim1 = SuoGetTimerHandle("TIM1");        /* Get handle of "TIM1" */  
}
```

SuoSetTimer

タイマの時間設定

```
int SuoSetTimer(SuoHandle handle, int timeUnit, unsigned long timeValue);
```

パラメータ

handle タイマ・インタフェースのハンドルを指定します。

timeUnit 時間単位を指定します (次のいずれかを指定)。

| 値 | 意味 |
|-------------|----------------|
| SUO_MAINCLK | メイン・クロックの周期の単位 |
| SUO_USEC | μ 秒単位 |

timeValue タイマ周期時間を指定します。
単位は *timeUnit* と同じです。

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「表 4 - 4 エラー番号一覧」参照)。

解説

SuoSetTimer 関数は、指定したタイマ・インタフェースに対して周期タイマの設定を行います。

周期時間は *timeUnit* の単位で *timeValue* の値で指定します。 *timeValue* に 0 は指定できません。

本関数呼び出し直後からタイマは動作を開始します。

SuoSetNotifyTimer 関数でタイマ通知関数が登録されていれば 1 周期毎にタイマ通知関数が呼ばれます。

SuoKillTimer 関数でタイマ動作を停止するまでタイマは動作し続けます。

また、現在動作しているタイマに対して SuoSetTimer 関数を呼んだ場合は、タイマはリセットされ新たに指定した周期時間で動作を開始します。

例

```
SuoHandle hTim1;

func1()
{
    .....
    SuoSetTimer(hTim1, SUO_USEC, 20);    /* Invoke 20us cyclic timer */
}
```

SuoKillTimer

タイマの時間解除

```
int SuoKillTimer(SuoHandle handle);
```

パラメータ

handle タイマ・インタフェースのハンドルを指定します。

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「[表4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照）。

解説

SuoKillTimer 関数は、指定したタイマ・インタフェースに対して周期タイマの停止を行います。

タイマが動作している時はタイマ動作を停止し、タイマが停止している時は何もしません（この場合、エラーにはなりません）。

例

```
SuoHandle hTim1;

func1()
{
    .....
    SuoKillTimer(hTim1);          /* Stop timer */
}
```

SuoSetNotifyTimerCallback

タイマの時間通知のコールバック登録

```
int SuoSetNotifyTimerCallback(SuoHandle handle, SuoNotifyTimerCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--|
| <i>handle</i> | タイマ・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | タイマの時間通知を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「 NotifyTimerFunc 」参照)。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります(「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

タイマの時間通知時の処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、指定したタイマ・インタフェースのタイマ周期毎に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void NotifyTimerFunc(SuoHandle handle);
SuoHandle hTim1;

func1()
{
    .....
    SuoSetNotifyTimerCallback(hTim1, NotifyTimerFunc);    /* Set notify-timer function */
}

/* Notify-timer function */
void NotifyTimerFunc(SuoHandle handle)
{
    .....
}
```

SuoCreatePin

端子の生成

```
int SuoCreatePin(const char* pinName, SuoHandle* handle);
```

パラメータ

pinName 端子の名前を指定します。

handle 端子インタフェースのハンドルの格納場所を指定します。

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「表4 - 4 エラー番号一覧」参照）。

解説

SuoCreatePin 関数は、端子インタフェースを生成します。

生成した端子インタフェースは *pinName* で指定した名前と関連付けられます。

また、*pinName* で指定した端子が生成されます。

関数が成功すると、生成した端子インタフェースのハンドルを取得できます。

後の端子インタフェースに対する制御は、ここで取得したハンドルを指定して行います。ハンドルは、SuoGetPinHandle 関数を使っても取得できます。

SuoCreatePin 関数は MakeUserModel 関数内でしか呼ぶことができません。他のタイミングで呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hPinP00;
SuoHandle hPinABC;

SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    .....
    SuoCreatePin("P00", &hPinP00);          /* Create "P00" */
    SuoCreatePin("ABC", &hPinABC);          /* Create "ABC" */
}
```

SuoGetPinHandle

端子のハンドルの取得

```
SuoHandle SuoGetPinHandle(const char* pinName);
```

パラメータ

pinName 端子の名前を指定します。

戻り値

関数が成功すると、指定した端子インタフェースのハンドルが返ります。

関数が失敗すると、NULL が返ります。

解説

SuoGetPinHandle 関数は、指定した端子インタフェースのハンドルを取得します。

関数が成功すると指定した端子インタフェースのハンドルが返ります。

pinName には SuoCreatePin 関数で指定した名前を指定してください。

異なる名前を指定した場合は NULL が返ります。

例

```
SuoHandle hPinP00;

func1()
{
    .....
    hPinP00 = SuoGetPinHandle("P00");        /* Get handle of "P00" */
}

```

SuoOutputDigitalPin

端子のデジタル値出力

```
int SuoOutputDigitalPin(SuoHandle handle, int pinValue);
```

パラメータ

handle 端子インタフェースのハンドルを指定します。

pinValue 端子への出力値を指定します（次のいずれかを指定）。

| 値 | 意味 |
|---------------|--------|
| SUO_HIGH (=1) | HIGH 値 |
| SUO_LOW (=0) | LOW 値 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照）。

解説

SuoOutputDigitalPin 関数は、指定した端子インタフェースに対して信号（デジタル値）を出力します。

信号（アナログ値）出力は SuoOutputAnalogPin 関数を使用してください。

例

```
SuoHandle hPinP00;

func1()
{
    .....
    SuoOutputDigitalPin(hPinP00, SUO_HIGH);         /* Output HIGH */
}

```

SuoOutputAnalogPin

端子のアナログ値出力

```
int SuoOutputAnalogPin(SuoHandle handle, double pinValue);
```

パラメータ

handle 端子インタフェースのハンドルを指定します。

pinValue 端子への出力値（アナログ値）を指定します（単位：V（ボルト））。

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「表4 - 4 エラー番号一覧」参照）。

解説

SuoOutputAnalogPin 関数は、指定した端子インタフェースに対して信号（アナログ値）を出力します。

アナログ値は単位 V（ボルト）で、浮動小数点データで指定してください。

信号（デジタル値）出力は SuoOutputDigitalPin 関数を使用してください。

例

```
SuoHandle hPinP00;

func1()
{
    .....
    SuoOutputAnalogPin(hPinP00, 3.5);      /* Output 3.5V */
}
```


SuoSetInputDigitalPinCallback

端子のデジタル値入力のコールバック登録

```
int SuoSetInputDigitalPinCallback(SuoHandle handle, SuoInputDigitalPinCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|---|
| <i>handle</i> | 端子インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | 端子のデジタル入力処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「 InputDigitalPinFunc 」参照)。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

端子のデジタル入力処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、指定した端子に信号が入力された時に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は、登録を解除します。

例

```
void InputDigitalPinFunc(SuoHandle handle, int pinValue);
SuoHandle hPinP00;

func1()
{
    .....
    SuoSetInputDigitalPinCallback(hPinP00, InputDigitalPinFunc); /* Set input-digital-pin function */
}

/* Input-digital-pin function */
void InputDigitalPinFunc(SuoHandle handle, int pinValue)
{
    .....
}
```

SuoSetInputAnalogPinCallback

端子のアナログ値入力のコールバック登録

```
int SuoSetInputAnalogPinCallback(SuoHandle handle, SuoInputAnalogPinCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--|
| <i>handle</i> | 端子インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | 端子のアナログ入力処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します（「 InputAnalogPinFunc 」参照）。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照）。

解説

端子のアナログ入力処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、指定した端子に信号が入力された時に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void InputAnalogPinFunc(SuoHandle handle, double pinValue);
SuoHandle hPinP00;

func1()
{
    .....
    SuoSetInputAnalogPinCallback(hPinP00, InputAnalogPinFunc);    /* Set input-analog-pin function */
}

/* Input-analog-pin function */
void InputAnalogPinFunc(SuoHandle handle, double pinValue)
{
    .....
}
```

SuoCreateExtbus

外部バスの生成

```
int SuoCreateExtbus(const char* extbusName, unsigned long addr, unsigned long size, SuoHandle* handle);
```

パラメータ

| | |
|-------------------|-------------------------------|
| <i>extbusName</i> | 外部バスの名前を指定します。 |
| <i>addr</i> | 外部メモリ領域の先頭アドレスを指定します。 |
| <i>size</i> | 外部メモリ領域のサイズを指定します。 |
| <i>handle</i> | 外部バス・インタフェースのハンドルの格納場所を指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「表4-4 エラー番号一覧」参照）。

解説

SuoCreateExtbus 関数は、外部バス・インタフェースを生成します。

生成した端子インタフェースは、*extbusName* で指定した名前と関連付けられます。

関数が成功すると、生成した外部バス・インタフェースのハンドルを取得できます。

後の外部バス・インタフェースに対する制御はここで取得したハンドルを指定して行います。ハンドルは SuoGetExtbusHandle 関数を使っても取得できます。

SuoCreateExtbus 関数は、MakeUserModel 関数内でしか呼ぶことができません。他のタイミングで呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hExtbus1;

SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    .....
    SuoCreateExtbus("EXTBUS1", 0x200000, 0x1000, &hExtbus1);    /* Create "EXTBUS1" */
}
```

SuoGetExtbusHandle

外部バスのハンドルの取得

```
SuoHandle SuoGetExtbusHandle(const char* extbusName);
```

パラメータ

extbusName 外部バスの名前を指定します。

戻り値

関数が成功すると、指定した外部バス・インタフェースのハンドルが返ります。
関数が失敗すると、NULL が返ります。

解説

SuoGetExtbusHandle 関数は、指定した外部バス・インタフェースのハンドルを取得します。
関数が成功すると指定した外部バス・インタフェースのハンドルが返ります。
extbusName には SuoCreateExtbus 関数で指定した名前を指定してください。
異なる名前を指定した場合は NULL が返ります。

例

```
SuoHandle hExtbus1;  
  
func1()  
{  
    .....  
    hExtbus1 = SuoGetExtbusHandle("EXTBUS1");     /* Get handle of "EXTBUS1" */  
}
```

SuoSetReadExtbusCallback

外部バスのリード・アクセスのコールバック登録

```
int SuoSetReadExtbusCallback(SuoHandle handle, SuoReadExtbusCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|---|
| <i>handle</i> | 外部バス・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | 外部バスのリード・アクセス処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「 ReadExtbusFunc 」参照)。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

外部バスのリード・アクセス処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、指定した外部バス (登録したアドレス範囲) に対してリード要求が発生した時に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void ReadExtbusFunc(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, unsigned char data[]);
SuoHandle hExtbus1;

func1()
{
    .....
    SuoSetReadExtbusCallback(hExtbus1, ReadExtbusFunc);    /* Set read-external-bus function */
}

/* Read-external-bus function */
void ReadExtbusFunc(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, unsigned char data[])
{
    .....
}
```

SuoSetWriteExtbusCallback

外部バスのライト・アクセスのコールバック登録

```
int SuoSetWriteExtbusCallback(SuoHandle handle, SuoWriteExtbusCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|---|
| <i>handle</i> | 外部バス・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | 外部バスのライト・アクセスの処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します（「 WriteExtbusFunc 」参照） |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照）。

解説

外部バスのライト・アクセスの処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、指定した外部バス（登録したアドレス範囲）に対してライト要求が発生した時に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は、登録を解除します。

例

```
void WriteExtbusFunc(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, const unsigned char data[]);
SuoHandle hExtbus1;

func1()
{
    .....
    SuoSetWriteExtbusCallback(hExtbus1, WriteExtbusFunc);    /* Set write-external-bus function */
}

/* Write-external-bus function */
void WriteExtbusFunc(SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, const unsigned char data[])
{
    .....
}
```

SuoCreateSerialUART

シリアル生成 (UART タイプ)

```
int  SuaCreateSerialUART(const char* serialName, const char* pinNameTXD, const char* pinNameRXD,
                        SuaHandle* handle);
```

パラメータ

| | |
|-------------------|-------------------------------|
| <i>serialName</i> | シリアルの名前を指定します。 |
| <i>pinNameTXD</i> | シリアルで使用する送信データ用端子の名前を指定します。 |
| <i>pinNameRXD</i> | シリアルで使用する受信データ用端子の名前を指定します。 |
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルの格納場所を指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「表 4 - 4 エラー番号一覧」参照)。

解説

SuoCreateSerialUART 関数は、シリアル・インタフェース (UART タイプ) を生成します。

生成した端子インタフェースは *serialName* で指定した名前と関連付けられます。

また、*pinNameTXD* と *pinNameRXD* で指定した端子が生成されます。

関数が成功すると、生成したシリアル・インタフェースのハンドルを取得できます。

後のシリアル・インタフェースに対する制御は、ここで取得したハンドルを指定して行います。ハンドルは `SuoGetSerialHandle` 関数を使っても取得できます。

SuoCreateSerialUART 関数は、`MakeUserModel` 関数内でしか呼ぶことができません。他のタイミングで呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hUart1;

SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    .....
    SuaCreateSerialUART("UART1", "TXD1", "RXD1", &hUart1);          /* Create "UART1" */
}
```

SuoCreateSerialCSI

シリアル生成 (CSI タイプ)

```
int SuoCreateSerialCSI(const char* serialName, const char* pinNameSO, const char* pinNameSI, const char*
pinNameSCK, SuoHandle* handle);
```

パラメータ

| | |
|-------------------|-------------------------------|
| <i>serialName</i> | シリアルの名前を指定します。 |
| <i>pinNameSO</i> | シリアルで使用する送信データ用端子の名前を指定します。 |
| <i>pinNameSI</i> | シリアルで使用する受信データ用端子の名前を指定します。 |
| <i>pinNameSCK</i> | シリアルで使用するクロック用端子の名前を指定します。 |
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルの格納場所を指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「表 4 - 4 エラー番号一覧」参照)。

解説

SuoCreateSerialCSI 関数は、シリアル・インタフェース (CSI タイプ) を生成します。

生成した端子インタフェースは *serialName* で指定した名前と関連付けられます。

また、*pinNameSO* と *pinNameSI* と *pinNameSCK* で指定した端子が生成されます。

関数が成功すると、生成したシリアル・インタフェースのハンドルを取得できます。

後のシリアル・インタフェースに対する制御はここで取得したハンドルを指定して行います。ハンドルは SuoGetSerialHandle 関数を使っても取得できます。

SuoCreateSerialCSI 関数は、MakeUserModel 関数内でしか呼ぶことができません。他のタイミングで呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hCsi1;

SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    .....
    SuoCreateSerialCSI("CSI1", "SO1", "SI1", "SCK1", &hCsi1); /* Create "CSI1" */
}
```


SuoGetSerialHandle

シリアルハンドルの取得

```
SuoHandle SuoGetSerialHandle(const char* serialName);
```

パラメータ

serialName シリアル名を指定します。

戻り値

関数が成功すると、指定した端子インタフェースのハンドルが返ります。
関数が失敗すると、NULL が返ります。

解説

SuoGetSerialHandle 関数は、指定した端子インタフェースのハンドルを取得します。
関数が成功すると、指定した端子インタフェースのハンドルが返ります。
serialName には、SuoCreateSerialXXX 関数で指定した名前を指定してください。
異なる名前を指定した場合は NULL が返ります。

例

```
SuoHandle hSerial1;

func1()
{
    .....
    hSerial1 = SuoGetSerialHandle("SERIAL1");    /* Get handle of "SERIAL1" */
}

```

SuoSetSerialParameterUART

シリアルのパラメータ設定 (UART タイプ)

```
int SuoSetSerialParameterUART(SuoHandle handle, const SuoSerialParameterUART* param);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>param</i> | シリアルのパラメータ (UART タイプ) の格納場所を指定します。 SuoSerialParameterUART 構造体 へのポインタで指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

SuoSetSerialParameterUART 関数は、指定したシリアル・インタフェースに対してシリアル動作に関するパラメータ (UART タイプ) を設定します。

デフォルトの設定値は次の通りです。

| | |
|----------|-------------|
| ボーレート | : 9600bps |
| 転送方向 | : LSB ファースト |
| データビット長 | : 7 ビット |
| ストップビット長 | : 1 ビット |
| パリティ | : なし |

例

```

SuoHandle hUart1;

func1()
{
    SuoSerialParameterUART param;
    .....
    param.baudrate = 19200;           /* 19200bps */
    param.direction = SUO_LSBFIRST;  /* LSB First */
    param.dataLength = 8;            /* databit 8bit */
    param.stopLength = 1;           /* stopbit 1bit */
    param.parity = SUO_EVENPARITY;  /* even parity */
    SuoSetSerialParameterUART(hUart1, &param); /* Set parameter of UART1 */
}

```

構造体

SuoSerialParameterUART 構造体

typedef struct {

```

    unsigned long  baudrate;           ボーレート値 (単位 : bps)
    int            direction;          転送方向 (次のいずれかを指定)
    int            dataLength;        データ・ビット長 (1 - 32 を指定)
    int            stopLength;        ストップ・ビット長 (1 - 2 を指定)
    int            parity;            パリティ (次のいずれか)

```

| 値 | 意味 |
|--------------|-----------|
| SUO_MSBFIRST | MSB ファースト |
| SUO_LSBFIRST | LSB ファースト |

| 値 | 意味 |
|----------------|---|
| SUO_NONEPARITY | パリティなし |
| SUO_ZEROPARITY | 0 パリティ (送信時はパリティ 0, 受信時は パリティ・チェックなし) |
| SUO_ODDPARITY | 奇数パリティ |
| SUO_EVENPARITY | 偶数パリティ |

} SuoSerialParameterUART;

SuoSetSerialParameterCSI

シリアルのパラメータ設定 (CSI タイプ)

```
int SuoSetSerialParameterCSI(SuoHandle handle, const SuoSerialParameterCSI* param);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>param</i> | シリアルのパラメータ (CSI タイプ) の格納場所を指定します。 SuoSerialParameterCSI 構造体 へのポインタで指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

SuoSetSerialParameterCSI 関数は、指定したシリアル・インタフェースに対してシリアル動作に関するパラメータ (CSI タイプ) を設定します。

デフォルトの設定値は次の通りです。

| | |
|----------|-------------|
| モード | : スレーブ |
| 転送クロック | : 0 |
| 位相 | : 通常の位相 |
| 転送方向 | : MSB ファースト |
| データ・ビット長 | : 8 ビット |

例

```
SuoHandle hCsi1;

func1()
{
    SuoSerialParameterCSI param;
    .....
    param.mode = SUO_SLAVE;           /* slave */
    param.frequency = 1000000;        /* 1MHz */
    param.phase = 0;                  /* normal */
    param.direction = SUO_LSBFIRST;   /* LSB First */
    param.dataLength = 8;              /* databit 8bit */
    SuoSetSerialParameterCSI(hCsi1, &param); /* Set parameter of CSI1 */
}
```

構造体

SuoSerialParameterCSI 構造体

typedef struct {

int mode;

動作モード (次のいずれかを指定)

| 値 | 意味 |
|------------|--------|
| SUO_MASTER | マスタ動作 |
| SUO_SLAVE | スレーブ動作 |

unsigned long frequency;

転送クロックの周波数 (単位: Hz)
"マスタ動作" の場合は 0 を指定できません。

int phase;

位相 (次のいずれかを指定)
詳細は表 4 - 2 を参照。

| 値 | 意味 |
|-----------------------------------|-----------------------|
| 0 | 通常の位相 |
| SUO_PRECEDEDATA | データ先行出力 |
| SUO_REVERSELOCK | クロック反転 |
| SUO_PRECEDEDATA SUO_REVERSELOCK | データ先行出力, クロック反転の両方を指定 |

int direction;

転送方向 (次のいずれかを指定)

| 値 | 意味 |
|--------------|-----------|
| SUO_MSBFIRST | MSB ファースト |
| SUO_LSBFIRST | LSB ファースト |

int datalength;

データ・ビット長 (1 - 32)

} SuoSerialParameterCSI;

表4 - 2 CSI 位相タイプ (SuoSetSerialParameterCSI 関数)

| phase の値 | 位相 |
|-----------------------------------|----|
| 0 | |
| SUO_PRECEDEDATA | |
| SUO_REVERSELOCK | |
| SUO_PRECEDEDATA SUO_REVERSELOCK | |

SuoGetSerialParameterUART

シリアルのパラメータ取得 (UART タイプ)

```
int SuoGetSerialParameterUART(SuoHandle handle, SuoSerialParameterUART* param);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>param</i> | シリアルのパラメータ (UART タイプ) の格納場所を指定します。 SuoSerialParameterUART 構造体 へのポインタで指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

SuoGetSerialParameterUART 関数は、指定したシリアル・インタフェースに対してシリアル動作に関するパラメータ (UART タイプ) を取得します。

例

```
SuoHandle hUart1;

func1()
{
    SuoSerialParameterUART param;
    .....
    SuoGetSerialParameterUART(hUart1, &param);    /* Get parameter of UART1 */
    .....
}
```

SuoGetSerialParameterCSI

シリアルのパラメータ取得 (CSI タイプ)

```
int SuoGetSerialParameterCSI(SuoHandle handle, SuoSerialParameterCSI* param);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>param</i> | シリアルのパラメータ (CSI タイプ) の格納場所を指定します。 SuoSerialParameterCSI 構造体 へのポインタで指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

SuoGetSerialParameterCSI 関数は、指定したシリアル・インタフェースに対してシリアル動作に関するパラメータ (CSI タイプ) を取得します。

例

```
SuoHandle hCsi1;

func1()
{
    SuoSerialParameterCSI param;
    .....
    SuoGetSerialParameterCSI(hCsi1, &param);      /* Get parameter of CSI1 */
    .....
}
```


SuoSendSerialData

シリアル送信 (1 データ)

```
int SuoSendSerialData(SuoHandle handle, unsigned long data);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--------------------------|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>data</i> | 送信データ (1 データ) を指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

SuoSendSerialData 関数は、1 つのシリアル・データを送信開始します。

シリアル・データを送信完了するまで時間がかかります。送信完了のタイミングを通知してもらうためには、SuoSetNotifySentSerialCallback 関数で送信完了通知関数を設定してください。

現在送信中のシリアル・インタフェースに対して、SuoSendSerialData 関数を呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hSerial1;

func1()
{
    .....
    SuoSendSerialData(hSerial1, 0x80);    /* Send 0x80 */
}
```

SuoSendSerialDataList

シリアル送信 (複数データ)

```
int SuoSendSerialDataList(SuoHandle handle, long count, unsigned long dataList[]);
```

パラメータ

| | |
|-------------------|--------------------------------------|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>count</i> | 送信データの個数を指定します (1 - 32767)。 |
| <i>dataList[]</i> | 送信データ (複数データ) を指定します。配列でデータ個数分指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「表 4 - 4 エラー番号一覧」参照)。

解説

SuoSendSerialDataList 関数は、複数個のシリアル・データを送信開始します。

シリアル・データを送信完了するまで時間がかかります。送信完了のタイミングを通知してもらうためには、SuoSetNotifySentSerialCallback 関数で送信完了通知関数を設定してください。

現在送信中のシリアル・インタフェースに対して、SuoSendSerialDataList 関数を呼んだ場合はエラーになりません。

例

```
SuoHandle hSerial1;

func1()
{
    unsigned long dataList[6] = {0x73, 0x65, 0x72, 0x69, 0x61, 0x6c};
    .....
    SuoSendSerialDataList(hSerial1, 6, dataList);      /* Send dataList */
}
```

SuoSendSerialFile

シリアルを送信 (シリアル・ファイル)

```
int SuoSendSerialFile(SuoHandle handle, const char* serialFile);
```

パラメータ

| | |
|-------------------|--|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>serialFile</i> | シリアル・ファイルを指定します。 シリアル・ファイルとは SM plus のシリアル・ウィンドウで編集して保存したファイルのことです。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「表 4 - 4 エラー番号一覧」参照)。

解説

SuoSendSerialFile 関数は、シリアル・ファイルに記載されたシリアル・データを送信開始します。

serialFile を相対パスで指定した場合は、ユーザ・モデル (*UserModel.dll*) のパスからの相対として扱われます。

シリアル・データを送信完了するまで時間がかかります。送信完了のタイミングを通知してもらうためには、SuoSetNotifySentSerialCallback 関数で送信完了通知関数を設定してください。

現在送信中のシリアル・インタフェースに対して、SuoSendSerialFile 関数を呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hSerial1;  
  
func1()  
{  
    .....  
    SuoSendSerialFile(hSerial1, "foo.ser");    /* Send serial data on "foo.ser" */  
}
```

SuoSetNotifySentSerialCallback

シリアルを送信完了通知のコールバック登録

```
int SuoSetNotifySentSerialCallback(SuoHandle handle, SuoNotifySentSerialCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|--|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | シリアルを送信完了時の処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「 NotifySentSerialFunc 」参照)。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります(「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

シリアルを送信完了時の処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、送信指定した1つまたは複数のシリアル・データが全て送信完了した時に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void NotifySentSerialFunc(SuoHandle handle);
SuoHandle hSerial1;

func1()
{
    .....
    SuoSetNotifySentSerialCallback(hSerial1, NotifySentSerialFunc); /* Set notify-sent-serial function */
}

/* Notify-sent-serial function */
void NotifySentSerialFunc(SuoHandle handle)
{
    .....
}
```

SuoSetReceiveSerialCallback

シリアル受信のコールバック登録

```
int SuoSetReceiveSerialCallback(SuoHandle handle, SuoReceiveSerialCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|---|
| <i>handle</i> | シリアル・インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | シリアル受信時の処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「 ReceiveSerialFunc 」参照) |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります(「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

シリアル受信時の処理を行うユーザ定義関数を登録します。

ここで登録された関数は、シリアル・データを1つ受信した時に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void ReceiveSerialFunc(SuoHandle handle, unsigned long data, int status);
SuoHandle hSerial1;

func1()
{
    .....
    SuoSetReceiveSerialCallback(hSerial1, ReceiveSerialFunc); /* Set receive-serial function */
}

/* Receive-serial function */
void ReceiveSerialFunc(SuoHandle handle, unsigned long data, int status)
{
    .....
}
```

SuoCreateWave

信号出力器の生成

```
int SuoCreateWave(const char* waveName, int count, const char* pinNameList[], SuoHandle* handle);
```

パラメータ

| | |
|--------------------|--|
| <i>waveName</i> | 信号出力器の名前を指定します。 |
| <i>count</i> | 信号出力器で使用する端子の個数を指定します。 |
| <i>pinNameList</i> | 信号出力器で使用する端子の名前（複数個）を指定します。配列で端子数分指定します。 |
| <i>handle</i> | 信号出力器インタフェースのハンドルの格納場所を指定します。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります（「表 4 - 4 エラー番号一覧」参照）。

解説

SuoCreateWave 関数は信号出力器インタフェースを生成します。

生成した信号出力器インタフェースは、*waveName* で指定した名前と関連付けられます。

また、*count*/*pinNameList* で指定した端子が生成されます。

関数が成功すると、生成した信号出力器インタフェースのハンドルを取得できます。

後の信号出力器インタフェースに対する制御は、ここで取得したハンドルを指定して行います。ハンドルは SuoGetWaveHandle 関数を使っても取得できます。

SuoCreateWave 関数は MakeUserModel 関数内でしか呼ぶことができません。他のタイミングで呼んだ場合はエラーになります。

例

```
SuoHandle hWave1;

SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    .....
    char* pinNameList[4] = {"P00", "P01", "P02", "P03"};
    SuoCreateWave("WAVE1", 4, pinNameList, &hWave1);      /* Create "WAVE1" */
}
```

SuoGetWaveHandle

信号出力器のハンドルの取得

```
SuoHandle SuoGetWaveHandle(const char* waveName);
```

パラメータ

waveName 信号出力器の名前を指定します。

戻り値

関数が成功すると、指定した信号出力器インタフェースのハンドルが返ります。
関数が失敗すると、NULL が返ります。

解説

SuoGetWaveHandle 関数は、指定した信号出力器インタフェースのハンドルを取得します。
関数が成功すると、指定した端子インタフェースのハンドルが返ります。
waveName には SuoCreateWave 関数で指定した名前を指定してください。
異なる名前を指定した場合は NULL が返ります。

例

```
SuoHandle hWave1;  
  
func1()  
{  
    .....  
    hWave1 = SuoGetWaveHandle("WAVE1");            /* Get handle of "WAVE1" */  
}
```

SuoSendWaveFile

信号出力器による送信 (信号データ・ファイル)

```
int SuoSendWaveFile(SuoHandle handle, const char* waveFile);
```

パラメータ

| | |
|-----------------------|--|
| <code>handle</code> | 信号出力器インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <code>waveFile</code> | 信号データ・ファイルを指定します。信号データ・ファイルとは、SM plus の信号データ・エディタ・ウィンドウで編集して保存したファイルのことです。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります (「表 4 - 4 エラー番号一覧」参照)。

解説

SuoSendWaveFile 関数は、信号データ・ファイルにタイミング記述された信号値を送信開始します。

`waveFile` を相対パスで指定した場合は、ユーザ・モデル (`UserModel.dll`) のパスからの相対として扱われます。

信号データ・ファイルを送信完了するまで時間がかかります。送信完了のタイミングを通知してもらうためには、SuoSetNotifySentWaveCallback 関数で送信完了通知関数を設定してください。

現在送信中の信号出力器インタフェースに対して SuoSendWaveFile 関数を呼んだ場合は、送信中のデータはキャンセルされ新たに指定したデータが送信されます。

例

```
SuoHandle hWave1;

func1()
{
    .....
    SuoSendWaveFile(hSerial1, "foo.wvi");    /* Send pin data on "foo.wvi" */
}

```


SuoSetNotifySentWaveCallback

信号出力器の送信完了通知のコールバック登録

```
int SuoSetNotifySentWaveCallback(SuoHandle handle, SuoNotifySentWaveCallback func);
```

パラメータ

| | |
|---------------|---|
| <i>handle</i> | 信号出力器インタフェースのハンドルを指定します。 |
| <i>func</i> | 信号出力器の送信完了時の処理を行うユーザ定義関数へのポインタを指定します (「 NotifySentWaveFunc 」参照)。 |

戻り値

関数が成功すると、SUO_NOERROR が返ります。

関数が失敗すると、エラー番号が返ります(「[表 4 - 4 エラー番号一覧](#)」参照)。

解説

信号出力器の送信完了時の処理を行うユーザ関数を登録します。

ここで登録された関数は、送信指定した信号データが全て送信完了した時に呼ばれます。

func に NULL を指定した場合は登録を解除します。

例

```
void NotifySentWaveFunc(SuoHandle handle);
SuoHandle hWave1;

func1()
{
    .....
    SuoSetNotifySentWaveCallback(hWave1, NotifySentWaveFunc); /* Set notify-sent-wave function */
}

/* Notify-sent-wave function */
void NotifySentWaveFunc(SuoHandle handle)
{
    .....
}
```

4.2 ユーザ定義関数一覧

次表にユーザ定義関数（MakeUserMode エントリ関数とコールバック関数）一覧を示します。

表 4 - 3 ユーザ定義関数一覧

| 関数名 | 機能概要 |
|--------------------------------------|------------------------|
| MakeUserModel | MakeUserModel 関数 |
| InitFunc | 初期化のコールバック関数 |
| ResetFunc | リセットのコールバック関数 |
| NotifyTimerFunc | タイマの時間通知のコールバック関数 |
| InputDigitalPinFunc | 端子のデジタル値入力のコールバック関数 |
| InputAnalogPinFunc | 端子のアナログ値入力のコールバック関数 |
| ReadExtbusFunc | 外部バスのリード・アクセスのコールバック関数 |
| WriteExtbusFunc | 外部バスのライト・アクセスのコールバック関数 |
| NotifySentSerialFunc | シリアルを送信完了通知のコールバック関数 |
| ReceiveSerialFunc | シリアルの受信のコールバック関数 |
| NotifySentWaveFunc | 信号出力器の送信完了通知のコールバック関数 |

4.2.1 ユーザ定義関数詳細

次にユーザ定義関数レファレンスを示します。

MakeUserModel

MakeUserModel 関数 [ユーザ定義関数]

```
SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option);
```

注意 MakeUserModel はユーザ・モデルの静的エントリ関数であるため、この関数名を使用しなければなりません。

パラメータ

| | |
|---------------|---|
| <i>option</i> | コンフィギュレーション・ファイルで指定したオプション文字列です。 コンフィギュレーション・ファイルでオプションを指定しなかった場合は NULL 文字 ("") が入ります。 |
|---------------|---|

戻り値

なし

解説

MakeUserModel 関数では、ユーザ・モデルで使用する資源の生成を行う必要があります。

MakeUserModel 関数以外の関数では資源の生成を行うことができません。

また、MakeUserModel 関数では必要に応じて、コールバック関数の登録をする必要があります。

特に初期化のコールバック関数の登録は、MakeUserModel 関数で登録する必要があります (MakeUserModel 関数以外で登録しても初期化タイミングを過ぎてしまい意味を持たないため)。

例

```
SuoHandle hTim1;
SuoHandle hPinP00;
SuoHandle hExtbus1;

void InitFunc(void);
void ResetFunc(void);

SuoUserEntry void MakeUserModel(const char *option)
{
    /* Create source */
    SuoCreateTimer("TIM1", &hTim1);           /* Create "TIM1" */
    SuoCreatePin("P00", &hPinP00);           /* Create "P00" */
    SuoCreateExtbus("EXTBUS1", 0x200000, 0x1000, &hExtbus1); /* Create "EXTBUS1" */

    /* Set callbacks */
    SuoSetInitCallback(InitFunc);             /* Set initialize function */
    SuoSetResetCallback(ResetFunc);           /* Set reset function */
}
```

InitFunc

初期化のコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void InitFunc (void);
```

注意 InitFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

なし

戻り値

なし

解説

InitFunc では初期化処理を記述します。

InitFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetInitCallback 関数を使用します。

ResetFunc

リセットのコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void ResetFunc (void);
```

注意 ResetFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

なし

戻り値

なし

解説

ResetFunc ではリセット処理を記述します。

ResetFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetResetCallback 関数を使用します。

NotifyTimerFunc

タイマの時間通知のコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void NotifyTimerFunc (SuoHandle handle);
```

注意 NotifyTimerFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

handle タイマ・インタフェースのハンドルです。

戻り値

なし

解説

NotifyTimerFunc では、タイマの時間通知時の処理を記述します。

NotifyTimerFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetNotifyTimerCallback 関数を使用します。

InputDigitalPinFunc

端子のデジタル値入力のコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void InputDigitalPinFunc (SuoHandle handle, int pinValue);
```

注意 InputDigitalPinFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

handle 端子インタフェースのハンドルです。

pinValue 端子への入力値（デジタル値）です（次のいずれかを指定）。

| 値 | 意味 |
|---------------|--------|
| SUO_HIGH (=1) | HIGH 値 |
| SUO_LOW (=0) | LOW 値 |

戻り値

なし

解説

InputDigitalPinFunc では、端子のデジタル入力処理を記述します。

InputDigitalPinFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetInputDigitalPinCallback 関数を使用します。

InputAnalogPinFunc

端子のアナログ値入力のコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void InputAnalogPinFunc (SuoHandle handle, double pinValue);
```

注意 InputAnalogPinFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

| | |
|-----------------|------------------------------|
| <i>handle</i> | 端子インタフェースのハンドルです。 |
| <i>pinValue</i> | 端子への入力値（アナログ値）です（単位：V（ボルト））。 |

戻り値

なし

解説

InputAnalogPinFunc では端子のアナログ入力処理を記述します。

InputAnalogPinFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetInputAnalogPinCallback 関数を使用します。

ReadExtbusFunc

外部バスのリード・アクセスのコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void ReadExtbusFunc (SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, unsigned char data[]);
```

注意 ReadExtbusFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

| | |
|-------------------|-------------------------------------|
| <i>handle</i> | 外部バス・インタフェースのハンドルです。 |
| <i>addr</i> | アドレスです。 |
| <i>accessSize</i> | アクセス・サイズです。 |
| <i>data</i> [] | データ格納領域です。アクセス・サイズ分データを格納する必要があります。 |

戻り値

なし

解説

ReadExtbusFunc では外部バスのリード・アクセスの処理を記述します。

data[] へのデータ格納処理を行う必要があります。

ReadExtbusFuncをコールバック関数として登録するためには、SuoSetReadExtbusCallback関数を使用します。

WriteExtbusFunc

外部バスのライト・アクセスのコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void WriteExtbusFunc (SuoHandle handle, unsigned long addr, int accessSize, const unsigned char data[]);
```

注意 WriteExtbusFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

| | |
|-------------------|----------------------------------|
| <i>handle</i> | 外部バス・インタフェースのハンドルです。 |
| <i>addr</i> | アドレスです。 |
| <i>accessSize</i> | アクセス・サイズです。 |
| <i>data</i> [] | データ格納領域です。アクセス・サイズ分データが格納されています。 |

戻り値

なし

解説

WriteExtbusFunc では外部バスのライト・アクセスの処理を記述します。

WriteExtbusFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetWriteExtbusCallback 関数を使用します。

NotifySentSerialFunc

シリアルを送信完了通知のコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void NotifySentSerialFunc (SuoHandle handle);
```

注意 NotifySentSerialFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

handle シリアル・インタフェースのハンドルです。

戻り値

なし

解説

NotifySentSerialFunc ではシリアルの送信完了時の処理を記述します。

NotifySentSerialFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetNotifySentSerialCallback 関数を使用します。

ReceiveSerialFunc

シリアルを受信のコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void ReceiveSerialFunc (SuoHandle handle, unsigned long data, int status);
```

注意 ReceiveSerialFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

handle シリアル・インタフェースのハンドルです。

data 受信したシリアル・データです。

status 受信ステータスです (次のいずれかを指定)。

| 値 | 意味 |
|----------------|-----------------------------------|
| 0 | 正常受信 |
| SUO_PARITYERR | パリティ・エラー (パリティ・ビットの不一致の場合) |
| SUO_FRAMINGERR | フレーミング・エラー (ストップ・ビットが検出されない場合) |

戻り値

なし

解説

ReceiveSerialFunc ではシリアルの受信時の処理を記述します。

ReceiveSerialFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetReceiveSerialCallback 関数を使用します。

NotifySentWaveFunc

信号出力器の送信完了通知のコールバック関数 [ユーザ定義関数]

```
void NotifySentWaveFunc (SuoHandle handle);
```

注意 NotifySentWaveFunc はユーザ定義の関数名のプレース・ホルダであるため、この関数名を使う必要はありません。

パラメータ

handle 信号出力器インタフェースのハンドルです。

戻り値

なし

解説

NotifySentWaveFunc では信号出力器の送信完了時の処理を記述します。

NotifySentWaveFunc をコールバック関数として登録するためには、SuoSetNotifySentWaveCallback 関数を使用します。

4.3 エラー番号一覧

提供関数からの戻り値の多くはエラー番号として返されます。なお、エラー番号は、提供ヘッダファイル (su0.h) で定義されているマクロ名称で示されます。

次表にエラー番号一覧を示します。

表 4 - 4 エラー番号一覧

| エラー番号 (マクロ) | 意味 (上段: 概要, 下段: 詳細) |
|------------------|--|
| SUO_NOERROR | エラーはありません (正常終了)。 |
| SUO_CANTALLOC | メモリが確保できません。 |
| | メモリが確保できませんでした。 |
| SUO_ILLIFNAME | インタフェース名が正しくありません。 |
| | インタフェース名に NULL, または "" が指定されました。もしくは、ハンドル取得関数において生成していないインタフェース名が指定されました。 |
| SUO_ILLHANDLE | ハンドルが正しくありません。 |
| | 生成したインタフェースのハンドル以外のハンドルが指定されました。 |
| SUO_ILLPARAM | パラメータが正しくありません。 |
| | パラメータに指定できる値以外が指定されました。 |
| SUO_CANTCALL | 関数コールできません。 |
| | MakeUserModel 関数でしか呼べない関数が、MakeUserModel 関数以外で呼ばれました。もしくは、MakeUserModel 関数以外でしか呼べない関数が、MakeUserModel 関数で呼ばれました。呼び出し規則は表 4 - 1 の備考欄を参照してください。 |
| SUO_CONFLICTRES | 生成する資源が競合しています。 |
| | MakeUserModel 関数内で生成したインタフェース名または端子名の中に同じものが複数個存在します。 |
| SUO_ILLFILENAME | ファイル名が正しくありません。 |
| | ファイル名に NULL, または無効文字を含む名前が指定されました。 |
| SUO_CANTOPENFILE | ファイルを開くことができません。 |
| | ファイルが存在しません。またはファイルにリード許可されていません。 |
| SUO_ILLFILEFMT | ファイルの形式が正しくありません。 |
| | 異なる種類のファイルを指定しました。 |
| SUO_ILLFILECONT | ファイルの内容が正しくありません。 |
| | ファイルに記載されたデータの内容に矛盾がある、またはデータが1つも存在しません。 |
| SUO_ILLPINNAME | 端子名が正しくありません。 |
| | 端子名に NULL, または "" が指定されました。 |
| SUO_ILLADDRRANGE | アドレス範囲が正しくありません。 |
| | 有効なアドレス範囲ではありません。 |

表 4 - 4 エラー番号一覧

| エラー番号 (マクロ) | 意味 (上段: 概要, 下段: 詳細) |
|------------------|--------------------------|
| SUO_UNDERSENDING | すでに送信中です。 |
| | すでに送信中のため, 新たに送信開始できません。 |

第 5 章 サンプル・プログラム

本章では、SM plus ユーザ・オープン・インタフェースを使用して作成したユーザ・モデルのサンプル・プログラムについて説明します。

次表にサンプル・プログラム一覧を示します。

表 5 - 1 サンプル・プログラム一覧

| No. | サンプル名 | 概要 |
|-----|-------|----------------------|
| 1 | Timer | タイマ・インタフェースを使用したサンプル |

5.1 Timer

5.1.1 概要

Timer モデルは、タイマ・インタフェースを使用したサンプル・プログラムです。

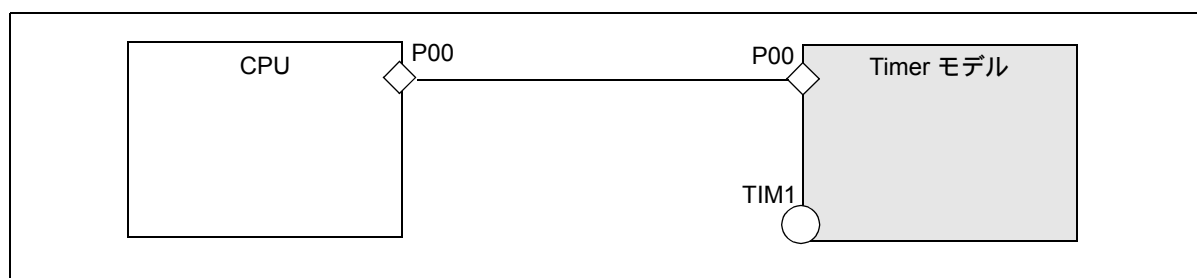
決められた時間間隔で端子に対して値を出力します。

5.1.2 構成

Timer モデルは P00 端子と TIM1 タイマを生成します。

生成した P00 端子は CPU の P00 端子に接続します。

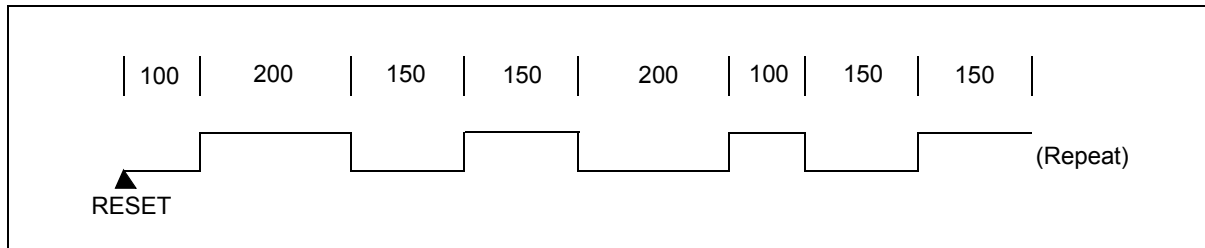
図 5 - 1 Timer モデル構成図



5.1.3 動作説明

タイマ・インタフェースを使用して決められた時間を計測し、端子 P00 に対して LOW/HIGH を交互に出力します。出力する値と時間は以下の通りです。

図 5 - 2 Timer モデル動作説明



5.1.4 プロジェクト・ファイル

次表に Timer モデルの Visual C++ のプロジェクト・ファイルの設定情報を示します。

表 5 - 2 Timer モデルの設定情報

| 設定情報 | 内容 |
|----------------|--------------------------------|
| プロジェクト・タイプ | Win32 Dynamic-Link Library |
| 構成ソース・ファイル | ..\sys\suolink.c, uo_timer.c |
| インクルード・ファイルのパス | ..\sys (suo.h の格納フォルダを指定します) |

5.1.5 ファイル詳細

(1) モデルのソース・ファイル (uo_timer.c)

(1/3)

```
#include <windows.h>
#include "suo.h"

/* Handle */
SuoHandle p00;
SuoHandle tim1;

/* Wave-Table */
#define MAXWAVE 8
struct _WaveTable {
    unsigned long time;          /* Wait Time [MainClk] */
    int pinValue;               /* Pin Value (SUO_HIGH or SUO_LOW) */
} waveTable[MAXWAVE] = {
    100,  SUO_HIGH,
    200,  SUO_LOW,
    150,  SUO_HIGH,
    150,  SUO_LOW,
    200,  SUO_HIGH,
    100,  SUO_LOW,
    150,  SUO_HIGH,
    150,  SUO_LOW
};
int waveIndex;

/* Declare */
void Reset(void);
void NotifyTimer1(SuoHandle handle);
void puterr(int error);

/* MakeUserModel */
SuoUserEntry void MakeUserModel(void)
{
    int error;

    /* Create interface */
    if((error = SuoCreateTimer("TIM1", &tim1)) != SUO_NOERROR){
        puterr(error);
        return;
    }
    if((error = SuoCreatePin("P00", &p00)) != SUO_NOERROR){
        puterr(error);
        return;
    }
}
```

(2/3)

```
/* Set callback */
SuoSetResetCallback(Reset);
SuoSetNotifyTimerCallback(tim1, NotifyTimer1);
}

/* Reset callback */
void Reset(void)
{
    int error;

    /* Initialize Wave-Table index */
    waveIndex = 0;

    /* Output LOW(initial value) to P00 */
    if((error = SuoOutputDigitalPin(p00, SUO_LOW)) != SUO_NOERROR){
        puterr(error);
        return;
    }

    /* Set wait time */
    if((error = SuoSetTimer(tim1, SUO_MAINCLK, waveTable[waveIndex].time)) != SUO_NOERROR){
        puterr(error);
        return;
    }
}

/* NotifyTimer callback */
void NotifyTimer1(SuoHandle handle)
{
    int error;

    /* Output value to P00 */
    if((error = SuoOutputDigitalPin(p00, waveTable[waveIndex].pinValue)) != SUO_NOERROR){
        puterr(error);
        return;
    }

    /* Set next Wave-Table index */
    waveIndex++;
    if(waveIndex >= MAXWAVE){
        waveIndex = 0;
    }
}
```

(3/3)

```
/* Set wait time */
if((error = SuoSetTimer(tim1, SUO_MAINCLK, waveTable[waveIndex].time)) != SUO_NOERROR){
    puterr(error);
    return;
}
}

/* Report error */
void puterr(int error)
{
    char message[80];
    sprintf(message, "The user open interface error (0x%04x) occurred.", error);
    MessageBox(NULL, message, "ERROR", MB_OK|MB_ICONERROR);
}
```

(2) コンフィギュレーション・ファイル (smplus.cfg)

(1/1)

```
cpu = CPU('a');

# -----
# UO_TIMER description (CPU=uPD70F3289Y)
# -----

# Generate uo_timer.dll
uo_timer = Device("USEROPEN", "-f=uo_timer.dll");

# Connect PIN (CPU.P00-UO_TIMER.P00)
wire_P00 = Wire(1);
wire_P00 += cpu.Port("P00/TIP61/TOP61");
wire_P00 += uo_timer.Port("P00");
```

(3) ターゲット・プログラムのソース・ファイル (Im_timer.c)

(1/1)

```
/* Target Program for UO_TIMER */

#pragma ioreg

void main()
{
    unsigned char value;

    PM0 = 0xff;          /* set input mode */
    PM1 = 0x00;          /* set output mode */

    while(1){
        value = P0.0;    /* input signal from "P00" */
        P1.0 = value;    /* output signal to "P10" */
    }
}
```

付録 A 総合索引

I

InitFunc ... 67
InputAnalogPinFunc ... 71
InputDigitalPinFunc ... 70

M

MakeUserModel ... 65
MakeUserModel 関数 ... 19

N

NotifySentSerialFunc ... 74
NotifySentWaveFunc ... 76
NotifyTimerFunc ... 69

R

ReadExtbusFunc ... 72
ReceiveSerialFunc ... 75
ResetFunc ... 68

S

suo.h ... 22
SuoCreateExtbus ... 41
SuoCreatePin ... 35
SuoCreateSerialCSI ... 46
SuoCreateSerialUART ... 45
SuoCreateTimer ... 30
SuoCreateWave ... 60
SuoGetExtbusHandle ... 42
SuoGetPinHandle ... 36
SuoGetSerialHandle ... 47
SuoGetSerialParameterCSI ... 54
SuoGetSerialParameterUART ... 53
SuoGetTimerHandle ... 31
SuoGetWaveHandle ... 61
SuoKillTimer ... 33
suolink.cpp ... 22
SuoOutputAnalogPin ... 38
SuoOutputDigitalPin ... 37
SuoSendSerialData ... 55
SuoSendSerialDataList ... 56
SuoSendSerialFile ... 57
SuoSendWaveFile ... 62
SuoSetInitCallback ... 28
SuoSetInputAnalogPinCallback ... 40
SuoSetInputDigitalPinCallback ... 39
SuoSetNotifySentSerialCallback ... 58
SuoSetNotifySentWaveCallback ... 63
SuoSetNotifyTimerCallback ... 34
SuoSetReadExtbusCallback ... 43
SuoSetReceiveSerialCallback ... 59
SuoSetResetCallback ... 29
SuoSetSerialParameterCSI ... 50
SuoSetSerialParameterUART ... 48

SuoSetTimer ... 32
SuoSetWriteExtbusCallback ... 44

U

UserModel.c ... 22
UserModel.dll ... 22, 23

W

WriteExtbusFunc ... 73

【あ行】

イベント・ドリブ方式 ... 15
インタフェース関数 ... 14
インタフェース関数一覧 ... 26
インタフェース方式 ... 15
エラー番号 ... 77

【か行】

開発環境 ... 16
外部バス・インタフェース関数 ... 26
関数一覧 ... 26
基本インタフェース関数 ... 26
コールバック関数 ... 15, 20, 64
コンパイルとリンク ... 22
コンフィギュレーション・ファイル ... 23

【さ行】

時間インタフェース関数 ... 26
シリアル・インタフェース関数 ... 26
信号出力器インタフェース関数 ... 27

【た行】

ダイナミック・リンク・ライブラリ ... 18
端子インタフェース関数 ... 26

【は行】

プログラミング ... 18
プログラム構成図 ... 17

【や行】

ユーザ定義関数 ... 64
ユーザ・モデル ... 17

(メモ)

【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エレクトロニクス特約店へお申し付けください。
