

## RXファミリ

R01AN2166JJ0120

Rev.1.20

Jun 1, 2020

### USB Basic Mini Host and Peripheral Driver (USB Mini Firmware) Firmware Integration Technology

#### 要旨

本アプリケーションノートでは、Firmware Integration Technology (FIT) を使用した、USB Basic Firmware モジュールについて説明します。本モジュールは USB 通信の H/W 制御を行います。以降、本モジュールを USB-BASIC-FW FIT モジュールと称します。

#### 対象デバイス

RX111 グループ  
RX113 グループ  
RX231 グループ  
RX23W グループ

本アプリケーションノートを他のマイコンへ適用する場合、そのマイコンの仕様にあわせて変更し、十分評価してください。

#### 関連ドキュメント

1. Universal Serial Bus Revision 2.0 specification  
【<http://www.usb.org/developers/docs/>】
2. RX111 グループユーザーズマニュアル ハードウェア編 (ドキュメント No.R01UH0365)
3. RX113 グループユーザーズマニュアル ハードウェア編 (ドキュメント No.R01UH0448)
4. RX231 グループユーザーズマニュアル ハードウェア編 (ドキュメント No.R01UH0496)
5. RX23W グループユーザーズマニュアル ハードウェア編 (ドキュメント No.R01UH0823)

ルネサス エレクトロニクスホームページ

【<http://japan.renesas.com/>】

USB デバイスページ

【<http://japan.renesas.com/prod/usb/>】

## 目次

|   |    |
|---|----|
| 1. 概要                                     | 3  |
| 2. ペリフェラル                                 | 7  |
| 3. ホスト                                    | 14 |
| 4. API                                    | 21 |
| 5. コールバック関数 (RTOSのみ)                      | 57 |
| 6. R_USB_GetEvent関数の戻り値 / USB完了イベントの取得    | 58 |
| 7. デバイスクラス種別                              | 61 |
| 8. コンフィグレーション (r_usb_basic_mini_config.h) | 62 |
| 9. 構造体                                    | 66 |
| 10. クラスリクエスト                              | 70 |
| 11. DMA/DTC転送                             | 78 |
| 12. 注意事項                                  | 79 |
| 13. アプリケーションプログラムの作成方法                    | 84 |
| 14. 参考プログラム例                              | 88 |

## 1. 概要

USB-BASIC-FW FIT モジュールは、USB の H/W 制御を行います。USB-BASIC-FW FIT モジュールは Renesas が提供する 1 種類のサンプルデバイスクラスドライバと組み合わせることで動作します。

以下に本モジュールがサポートしている機能を以下に示します。

### <全般>

- ・ USB Host または USB Peripheral をサポート
- ・ デバイスの接続/切断、サスペンド/レジューム、USB バスリセット処理を行う
- ・ パイプ 0 でコントロール転送を行う
- ・ パイプ 1~9 でバルク転送、インタラプト転送を行う
- ・ 本ドライバはリアルタイム OS を使用する RTOS 版(以降、「RTOS」と記載)とリアルタイム OS を使用しない Non-OS 版(以降、「Non-OS」と記載)をサポートしています。
- ・ RTOS 版は FreeRTOS および uITRON(RI600V4)をサポートしています。

### <ホスト機能>

- ・ Full-Speed/Low-speed ファンクションデバイスとエNUMレーションを行う  
(動作スピードはデバイスにより異なります)
- ・ 転送エラー判定および転送リトライを行う

### <ペリフェラル機能>

- ・ USB1.1 / 2.0 / 3.0 ホストとエNUMレーションを行う

## 1.1 注意事項

本アプリケーションノートは、USB 通信動作を保証するものではありません。システムに適用される場合は、お客様における動作検証は十分に実施いただきますようお願いいたします。

## 1.2 制限事項

本モジュールには以下の制限事項があります。

1. USB Host モード時、データ転送中のサスペンドはサポートしていません。データ転送が完了したことを確認の上、サスペンドを実行して下さい。
2. マルチコンフィグレーションはサポートしていません。
3. マルチインターフェースをサポートしていません。
4. USB Host モードと USB Peripheral モードの同時動作はサポートしていません。
5. USB Host モード時の USB Hub 接続はサポートしていません。
6. RX111,RX113 をご使用の場合、DMA を使用できません。
7. FreeRTOS は RX111 および RX113 をサポートしていません。
8. RTOS は、IAR および GCC をサポートしていません。
9. 本ドライバでは、ドライバ内でサポートする各関数の引数に対し仕様外の値が指定された場合のエラー処理は行っていません。
10. 本ドライバは、D0FIFO/D1FIFO レジスタを使った CPU 転送をサポートしていません。

## 1.3 用語一覧

|              |   |   |
|--------------|---|---|
| APL          | : | Application program   |
| CDP          | : | Charging Downstream Port  |
| DCP          | : | Dedicated Charging Port   |
| HBC          | : | Host Battery Charging control                                       |
| HCD          | : | Host control driver of USB-BASIC-FW                                 |
| HDCD         | : | Host device class driver (device driver and USB class driver)       |
| H/W          | : | Renesas USB Device  |
| MGR          | : | Peripheral device state manager of HCD                              |
| Non-OS       | : | USB Driver for OS less  |
| PBC          | : | Peripheral Battery Charging control                                 |
| PCD          | : | Peripheral control driver of USB-BASIC-FW                           |
| PDCD         | : | Peripheral device class driver (device driver and USB class driver) |
| RSK          | : | Renesas Starter Kits  |
| RSSK         | : | Renesas Solution Starter Kit  |
| RTOS         | : | USB Driver for the real-time OS                                     |
| USB          | : | Universal Serial Bus  |
| USB-BASIC-FW | : | USB Basic Mini Host and Peripheral Driver                           |
| スケジューラ       | : | non-OSでタスク動作を簡易的にスケジューリングするもの                                       |
| タスク          | : | 処理の単位   |

## 1.4 USB-BASIC-FW FIT モジュール

本モジュールは、`r_bsp` を使用したプロジェクトに組み込む必要があります。プロジェクトに組み込み後、API を使用することで USB の H/W 制御を行います。

## 1.5 ソフトウェア構成

### 1.5.1 モジュール構成

USB-BASIC-FW FIT モジュールを構成するソフトウェアは“タスク”構造で作成されています。Figure 1-1 にUSB-BASIC-FWのタスク構成、Table 1-1にソフトウェア機能概要を示します。これらのタスクはメッセージシステムを使用したスケジューラを介して動作します。

USB-BASIC-FW FIT モジュールは、ペリフェラル機能選択時、ペリフェラルドライバ (PCD) から構成されています。PDCD はUSB-BASIC-FW FIT モジュールの一部ではなくクラスドライバです。ホスト機能選択時、ホストドライバ (HCD)、ホストマネージャ (MGR) から構成されています。HDCD はUSB-BASIC-FW FIT モジュールの一部ではなくクラスドライバです。

MGR は、接続されたデバイスの状態管理とエニューメレーションを行います。また、アプリケーションがデバイス状態を変更する場合は、UPL から該当の API 関数をコールすることにより MGR が HCD に状態変更を要求します。

クラスやベンダ固有リクエストの発行が必要な場合をはじめ、通信速度、プログラム容量等を考慮する場合、さらにユーザインタフェースを個別に設定する場合には、お客様にてカスタマイズして頂く必要があります。Figure 1-1にUSB-BASIC-FW FIT モジュールの構成図、Table 1-1にモジュール機能概要を示します。

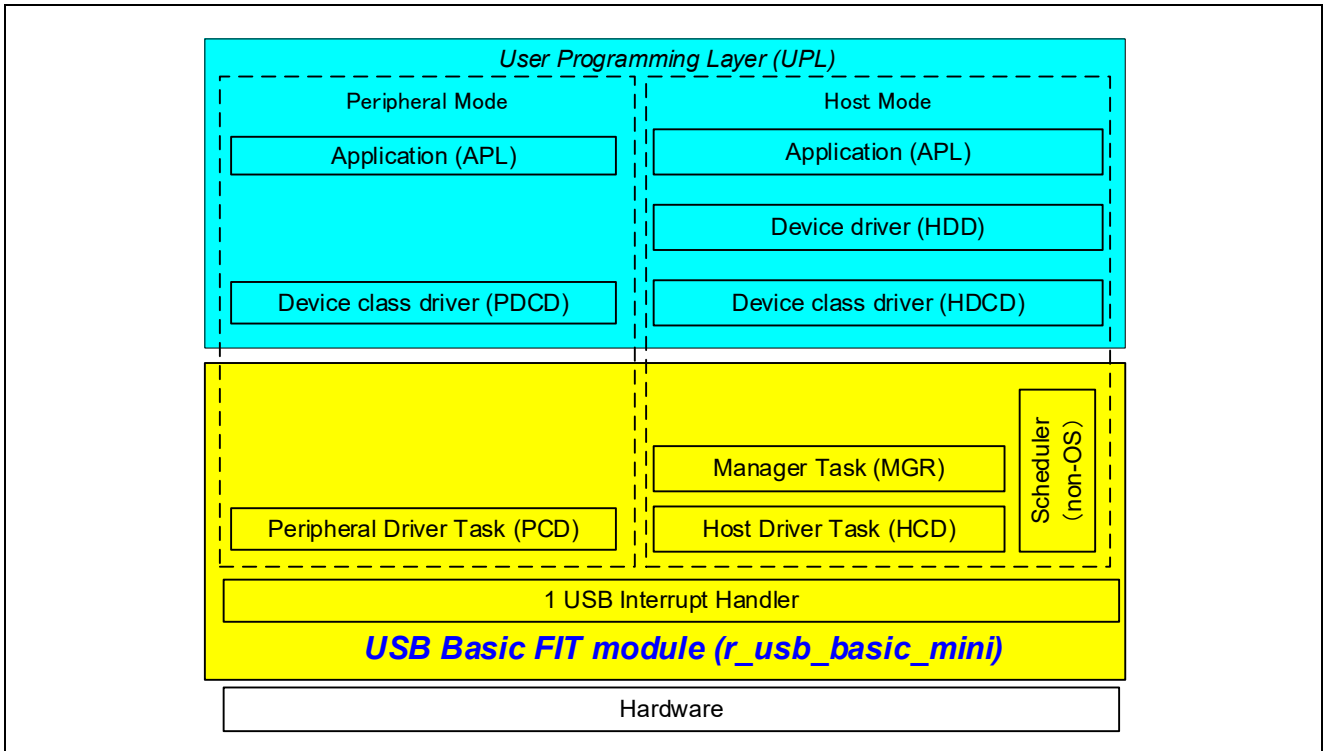


Figure 1-1 USB-BASIC-FWのモジュール構成図 (Non-OS)

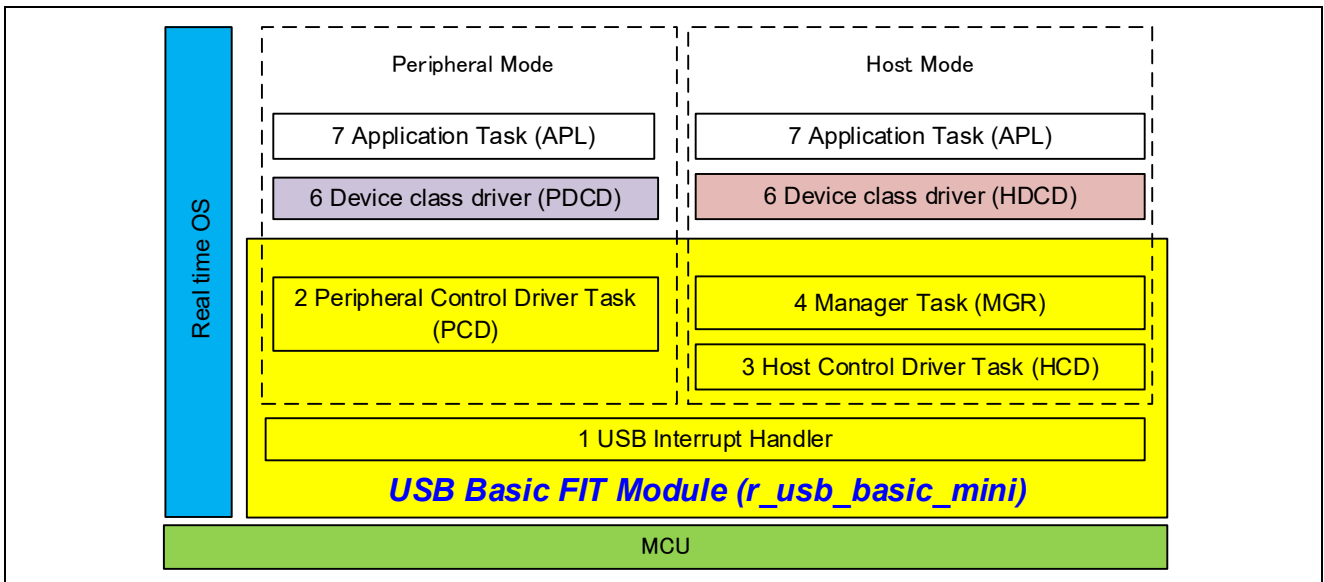


Figure 1-2 USB-BASIC-FWのモジュール構成図 (RTOS)

Table 1-1 モジュール機能概要

| No | Module Name               | Description                               |
|----|---------------------------|---|
| 1  | H/W Access Layer          | H/W 制御                                    |
| 2  | USB Interrupt Handler     | USB 割り込みハンドラ                              |
| 3  | Peripheral Control Driver | ペリフェラルトランザクション管理                          |
| 4  | Host Control Driver       | ホストトランザクション管理                             |
| 5  | Host Manager              | デバイス状態管理<br>エニューメレーション処理<br>HCD 制御メッセージ判定 |
| 6  | Device Class Driver       | --  |
| 7  | Device Driver             | --  |
| 8  | Application               | システムにあわせてご用意ください                          |

## 1.6 スケジューラ機能

本モジュールは、スケジューラ機能を使用して各タスクや H/W の要求をタスクの優先順位にしたがって管理します。また優先順位が同じタスクに複数の要求が発生した場合は FIFO 構造で要求を実行します。タスク間の要求はメッセージの送受信で実現しています。

## 1.7 端子設定

USB FIT モジュールを使用するためには、マルチファンクションピンコントローラ (MPC) で周辺機能の入出力信号を端子に割り付ける (以下、端子設定と称す) 必要があります。端子設定は、R\_USB\_Open 関数を呼び出す前に行ってください。

## 2. ペリフェラル

### 2.1 ペリフェラルコントロールドライバ (PCD)

#### 2.1.1 基本機能

PCD は、H/W 制御用のプログラムです。PCD は PDCD から発行される要求を解析し、H/W の制御を行います。また、コールバック関数で制御結果を通知するとともに、H/W からの要求も解析し PDCD に通知します。PCD の機能を以下に示します。

1. Control 転送 (ControlRead/ControlWrite/ No-data Control)
2. Data 転送 (Bulk /Interrupt) および結果通知
3. データ転送の中断 (全パイプ)
4. USB バスリセット信号検出およびリセットハンドシェイク結果通知
5. サスペンド/レジューム検出
6. VBUS 割り込みによるアタッチ/デタッチ検出

#### 2.1.2 PCD に対する要求発行

PCD に対して H/W 制御要求を発行する場合およびデータ転送を行う場合は、API 関数を用います。API 関数については、「4. API」の章を参照してください。

#### 2.1.3 USB リクエスト

本ドライバは以下の標準リクエストをサポートしています。

1. GET\_STATUS
2. GET\_DESCRIPTOR
3. GET\_CONFIGURATION
4. GET\_INTERFACE
5. CLEAR\_FEATURE
6. SET\_FEATURE
7. SET\_ADDRESS
8. SET\_CONFIGURATION
9. SET\_INTERFACE

本ドライバは上記以外のリクエストには STALL 応答します。

なお、本ドライバがデバイスクラスリクエスト又はベンダクラスリクエストを受信したときの処理方法については、「2.4 クラスリクエスト」を参照してください。

## 2.2 API 情報

本ドライバの API はルネサスの API の命名基準に従っています。

### 2.2.1 ハードウェアの要求

ご使用になる MCU が以下の機能をサポートしている必要があります。

- USB

### 2.2.2 ソフトウェアの要求

このドライバは以下のパッケージに依存しています。

- r\_bsp
- r\_dtc\_rx (DTC 転送使用時)
- r\_dmaca\_rx (DMA 転送使用時)

### 2.2.3 動作確認環境

このドライバの動作確認環境を以下に示します。

Table 2-1 動作確認環境

| 項目          | 内容   |
|-------------|--|
| C コンパイラ     | ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler for RX Family V.3.02.00<br>(統合開発環境のデフォルト設定に"-lang = c99"オプションを追加)   |
|             | GCC for Renesas RX 8.3.0.201904<br>(統合開発環境のデフォルト設定に"-std = gnu99"オプションを追加)   |
|             | IAR C/C++ Compiler for Renesas version 4.14.1  |
| リアルタイム OS   | FreeRTOS V.10.0.0<br>RI600V4 V.1.06  |
| エンディアン      | リトルエンディアン / ビッグエンディアン  |
| モジュールのリビジョン | Rev.1.20   |
| 使用ボード       | Renesas Starter Kits for RX111<br>Renesas Starter Kits for RX113<br>Renesas Starter Kits for RX231<br>Renesas Solution Starter Kit for RX23W |
| ホスト環境       | 下記の OS に接続し動作確認を行っています。<br>1. Windows® 8.1<br>2. Windows® 10   |



## 2.2.4 使用する割り込みベクタ

このドライバが使用する割り込みベクタを以下に示します。

Table 2-2 使用する割り込みベクター一覧

| デバイス  | 割り込みベクタ   |
|-------|---|
| RX111 | USBIO 割り込み(ベクタ番号: 38) / USBR0 割り込み(ベクタ番号: 90)             |
| RX113 | USB D0FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 36) / USB D1FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 37) |
| RX231 |   |
| RX23W |   |

## 2.2.5 タイマ

このドライバ(RTOS)は、RX MCU のタイマ(CMT)を使用しています。ユーザシステムにおいてタイマをご使用の場合は、このドライバが使用するタイマ以外のタイマをご使用いただきますようお願いいたします。

## 2.2.6 ヘッドファイル

すべてのAPI呼び出しとそれをサポートするインタフェース定義は `r_usb_basic_mini_if.h` に記載されています。

## 2.2.7 整数型

このプロジェクトは ANSI C99 を使用しています。これらの型は `stdint.h` で定義されています。

## 2.2.8 コンパイル時の設定

コンパイル時の設定については、「8. コンフィグレーション (`r_usb_basic_mini_config.h`)」の章を参照してください。

## 2.2.9 ROM / RAM サイズ

本ドライバのROM/RAM サイズを以下に示します。

### 1. CC-RX (最適化レベル: Default)

#### (1). Non-OS

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 17.3K バイト (Note 3) | 17.0K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 3.3K バイト           | 3.3K バイト           |

#### (2). FreeRTOS

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 29.8K バイト (Note 3) | 29.5K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 14.7K バイト          | 14.7K バイト          |

#### (3). RI600V4

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 33.8K バイト (Note 3) | 33.5K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 4.4K バイト           | 4.4K バイト           |

## 2. GCC (最適化レベル: -O2)

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 18.7K バイト (Note 3) | 18.4K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 3.2K バイト           | 3.2K バイト           |

## 3. IAR (最適化レベル: Medium)

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 15.0K バイト (Note 3) | 14.8K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 2.6K バイト           | 2.6K バイト           |

## [Note]

1. 上記のサイズには、BSP の ROM/RAM サイズが含まれています。
2. 上記は V2 コアオプション指定時のサイズです。
3. 「引数チェック実施時」の ROM サイズは、`r_usb_basic_mini_config.h` ファイル内の `USB_CFG_PARAM_CHECKING` 定義に対し `USB_CFG_ENABLE` を指定した時の値です。
4. 「引数チェック非実施時」の ROM サイズは、`r_usb_basic_mini_config.h` ファイル内の `USB_CFG_PARAM_CHECKING` 定義に対し `USB_CFG_DISABLE` を指定した時の値です。

## 2.2.10 引数

API 関数の引数に使用される構造体については、「9. 構造体」を参照してください。

## 2.2.11 FIT モジュールの追加方法

本モジュールは、使用するプロジェクトごとに追加する必要があります。ルネサスでは、Smart Configurator を使用した(1)、(3)の追加方法を推奨しています。ただし、Smart Configurator は、一部の RX デバイスのみサポートしています。サポートされていない RX デバイスについては(2)、(4)の方法を使用してください。

(1) e<sup>2</sup> studio 上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合

e<sup>2</sup> studio の Smart Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「Renesas e<sup>2</sup> studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。

(2) e<sup>2</sup> studio 上で FIT Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合

e<sup>2</sup> studio の FIT Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加することができます。詳細は、アプリケーションノート「RX ファミリ e<sup>2</sup> studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1723)」を参照してください。

## (3) CS+上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合

CS+上で、スタンドアロン版 Smart Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「Renesas e<sup>2</sup> studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。

## (4) CS+上で FIT モジュールを追加する場合

CS+上で、手動でユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「RX ファミリ CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)」を参照してください。

## 2.3 API 関数

API 関数の詳細については、「4. API」を参照してください。

## 2.4 クラスリクエスト

クラスリクエストを受信したときの処理方法については、「10. クラスリクエスト」を参照してください。

## 2.5 Descriptor

### 2.5.1 String Descriptor

この USB ドライバでは、String Descriptor については、各 String Descriptor を記述後、その String Descriptor を String Descriptor テーブルへ登録する必要があります。以下に String Descriptor の登録方法等を示します。

1. 各 String Descriptor を記述してください。各 String Descriptor の変数は、uint8\_t\*型で定義してください。

記述例)

```
uint8_t smp_str_descriptor0[] {
    0x04, /* Length */
    0x03, /* Descriptor type */
    0x09, 0x04 /* Language ID */
};
uint8_t smp_str_descriptor1[] =
{
    0x10, /* Length */
    0x03, /* Descriptor type */
    'R', 0x00,
    'E', 0x00,
    'N', 0x00,
    'E', 0x00,
    'S', 0x00,
    'A', 0x00,
    'S', 0x00
};
uint8_t smp_str_descriptor2[] =
{
    0x12, /* Length */
    0x03, /* Descriptor type */
    'C', 0x00,
    'D', 0x00,
    'C', 0x00,
    '_', 0x00,
    'D', 0x00,
    'E', 0x00,
    'M', 0x00,
    'O', 0x00
};
```

2. 上記で記述した各 String Descriptor の先頭アドレスを String Descriptor テーブルに設定してください。なお、String Descriptor テーブル用の変数は、uint8\_t\*\*型で定義してください。

[Note]

当該テーブル内での各 String Descriptor の設定箇所は、各 Descriptor 内に設定した Index 値 (iManufacturer, iConfiguration 等)によって決まります。

例えば、下記の場合、smp\_str\_descriptor1 には製造メーカーが記載されており、Device Descriptor 内の iManufacturer の値が"1"のため String Descriptor テーブル内の Index"1"の箇所に先頭アドレス "smp\_str\_descriptor1"を設定します。

```
/* String Descriptor テーブル */
uint8_t *smp_str_table[] =
{
    smp_str_descriptor0, /* Index: 0 */
    smp_str_descriptor1, /* Index: 1 */
    smp_str_descriptor2, /* Index: 2 */
};
```

3. String Descriptor テーブルの先頭アドレスを usb\_descriptor\_t 構造体のメンバ string に設定してください。usb\_descriptor\_t 構造体については、「9.4. usb\_descriptor\_t 構造体」を参照してください。
4. usb\_descriptor\_t 構造体のメンバ num\_string には、String Descriptor テーブルに設定した String Descriptor 数を設定してください。上記の例の場合、メンバ num\_string には 3 を設定します。

## 2.5.2 その他の Descriptor

1. Device Descriptor、Configuration Descriptor および Qualifier Descriptor についてはドキュメント Universal Serial Bus Revision 2.0 specification(<http://www.usb.org/developers/docs/>)等をもとに作成してください。なお、各 Descriptor の変数は、uint8\_t\*型で定義してください。
2. 作成した各 Descriptor の先頭アドレスは、usb\_descriptor\_t 構造体の各メンバに登録してください。usb\_descriptor\_t 構造体については、「9.4. usb\_descriptor\_t 構造体」を参照してください。

## 2.6 ペリフェラルバッテリーチャージング制御 (PBC)

本ドライバは、PBC をサポートしています。

PBC は、対象デバイスを USB Battery Charging Specification Revision 1.2 で定義された Battery Charging の Portable Device として動作させるための H/W 制御用プログラムです。

SDP/CPD の判定結果は、R\_USB\_GetInformation 関数によって取得することができます。

R\_USB\_GetInformation 関数については、「4.13 R\_USB\_GetInformation」を参照してください。

PBC の処理フローを以下に示します。

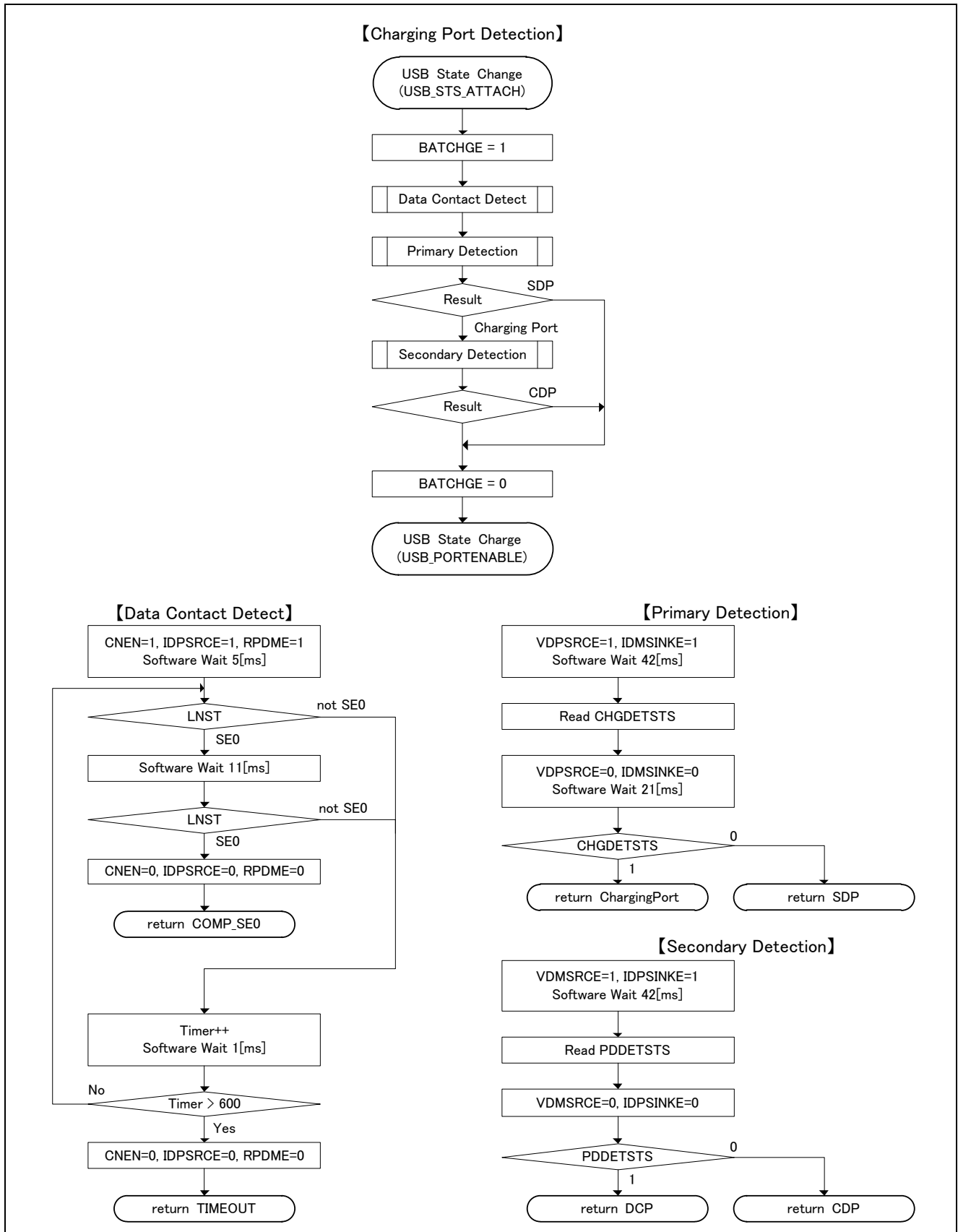


Figure 2-1 PBC フローチャート

### 3. ホスト

#### 3.1 ホストコントロールドライバ (HCD)

##### 3.1.1 基本機能

HCD は、H/W 制御用のプログラムです。HCD の機能を以下に示します。

1. Control 転送(ControlRead/ControlWrite/No-dataControl)および結果通知
2. Data 転送(Bulk /Interrupt)および結果通知
3. データ転送の中断(全パイプ)
4. USB 通信エラー判定および転送リトライ
5. USB バスリセット信号送出およびリセットハンドシェイク結果通知
6. サスペンド信号/レジューム信号送出
7. ATCH/DTCH 割り込みによるアタッチ/デタッチ検出

#### 3.2 ホストマネージャ (MGR)

##### 3.2.1 基本機能

MGR の機能を以下に示します。

1. HDCD の登録
2. 接続されたデバイスの状態管理
3. 接続されたデバイスのエnumレーション
4. ディスクリプタからエンドポイント情報の検索

##### 3.2.2 USB 標準リクエスト

MGR は、接続されたデバイスに対してエnumレーションを行います。MGR が発行する USB 標準リクエストを以下に示します。

GET\_DESCRIPTOR (Device Descriptor)  
SET\_ADDRESS  
GET\_DESCRIPTOR (Configuration Descriptor)  
SET\_CONFIGURATION  
SET\_FEATURE (HID only)  
CLEAR\_FEATURE (HID only)

### 3.3 API 情報

本ドライバの API はルネサスの API の命名基準に従っています。

#### 3.3.1 ハードウェアの要求

ご使用になる MCU が以下の機能をサポートしている必要があります。

- USB

#### 3.3.2 ソフトウェアの要求

このドライバは以下のパッケージに依存しています。

- r\_bsp
- r\_dtc\_rx (DTC 転送使用時)
- r\_dmaca\_rx (DMA 転送使用時)

#### 3.3.3 動作確認環境

このドライバの動作確認環境を以下に示します。

Table 3-1 動作確認環境

| 項目          | 内容  |
|-------------|---|
| C コンパイラ     | ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler for RX Family V.3.02.00<br>(統合開発環境のデフォルト設定に"-lang = c99"オプションを追加)  |
|             | GCC for Renesas RX 8.3.0.201904<br>(統合開発環境のデフォルト設定に"-std = gnu99"オプションを追加)  |
|             | IAR C/C++ Compiler for Renesas version 4.14.1   |
| リアルタイム OS   | FreeRTOS V.10.0.0<br>RI600V4 V.1.06   |
| エンディアン      | リトルエンディアン / ビッグエンディアン   |
| モジュールのリビジョン | Rev.1.20  |
| 使用ボード       | Renesas Starter Kit for RX111<br>Renesas Starter Kit for RX113<br>Renesas Starter Kit for RX231<br>Renesas Solution Starter Kit for RX23W |

#### 3.3.4 使用する割り込みベクタ

このドライバが使用する割り込みベクタを以下に示します。

Table 3-2 使用する割り込みベクター一覧

| デバイス  | 割り込みベクタ   |
|-------|---|
| RX111 | USBIO 割り込み(ベクタ番号: 38) / USBR0 割り込み(ベクタ番号: 90)             |
| RX113 | USB D0FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 36) / USB D1FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 37) |
| RX231 |   |
| RX23W |   |

### 3.3.5 ヘッダファイル

すべてのAPI呼び出しとそれをサポートするインタフェース定義は `r_usb_basic_mini_if.h` に記載しています。

### 3.3.6 整数型

このプロジェクトは ANSI C99 を使用しています。これらの型は `stdint.h` で定義されています。

### 3.3.7 コンパイル時の設定

コンパイル時の設定については、「8. コンフィグレーション (`r_usb_basic_mini_config.h`)」の章を参照してください。

### 3.3.8 ROM / RAM サイズ

本ドライバの ROM/RAM サイズを以下に示します。

#### 1. CC-RX (最適化レベル: Default)

##### (1). Non-OS

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 18.7K バイト (Note 3) | 18.4K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 3.7K バイト           | 3.7K バイト           |

##### (2). RI600V4

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 35.4K バイト (Note 3) | 35.1K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 4.3K バイト           | 4.3K バイト           |

##### (3). FreeRTOS

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 31.9K バイト (Note 3) | 31.6K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 14.2K バイト          | 14.2K バイト          |

#### 2. GCC (最適化レベル: -O2)

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 22.0K バイト (Note 3) | 21.7K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 3.3K バイト           | 3.3K バイト           |

#### 3. IAR (最適化レベル: Medium)

|         | 引数チェック実施時          | 引数チェック非実施時         |
|---------|--------------------|--------------------|
| ROM サイズ | 15.8K バイト (Note 3) | 15.6K バイト (Note 4) |
| RAM サイズ | 2.5K バイト           | 2.5K バイト           |

#### [Note]

- 上記のサイズには、BSP の ROM/RAM サイズが含まれています。
- 上記は V2 コアオプション指定時のサイズです。



- 「引数チェック実施時」のROMサイズは、`r_usb_basic_mini_config.h` ファイル内の `USB_CFG_PARAM_CHECKING` 定義に対し `USB_CFG_ENABLE` を指定した時の値です。
- 「引数チェック非実施時」のROMサイズは、`r_usb_basic_mini_config.h` ファイル内の `USB_CFG_PARAM_CHECKING` 定義に対し `USB_CFG_DISABLE` を指定した時の値です。

### 3.3.9 引数

API 関数の引数に使用される構造体については、「9. 構造体」を参照してください。

### 3.3.10 FIT モジュールの追加方法

本モジュールは、使用するプロジェクトごとに追加する必要があります。ルネサスでは、**Smart Configurator** を使用した(1)、(3)の追加方法を推奨しています。ただし、**Smart Configurator** は、一部のRXデバイスのみサポートしています。サポートされていないRXデバイスについては(2)、(4)の方法を使用してください。

(1) e<sup>2</sup> studio 上で **Smart Configurator** を使用して FIT モジュールを追加する場合

e<sup>2</sup> studio の **Smart Configurator** を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「**Renesas e<sup>2</sup> studio** スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。

(2) e<sup>2</sup> studio 上で **FIT Configurator** を使用して FIT モジュールを追加する場合

e<sup>2</sup> studio の **FIT Configurator** を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加することができます。詳細は、アプリケーションノート「**RX ファミリ e<sup>2</sup> studio** に組み込む方法 **Firmware Integration Technology (R01AN1723)**」を参照してください。

(3) CS+上で **Smart Configurator** を使用して FIT モジュールを追加する場合

CS+上で、スタンドアロン版 **Smart Configurator** を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「**Renesas e<sup>2</sup> studio** スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。

(4) CS+上で FIT モジュールを追加する場合

CS+上で、手動でユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「**RX ファミリ CS+**に組み込む方法 **Firmware Integration Technology (R01AN1826)**」を参照してください。

### 3.4 API 関数

API関数の詳細については、「4. API」を参照してください。

### 3.5 クラスリクエスト

クラスリクエストを受信したときの処理方法については、「10. クラスリクエスト」を参照してください。

### 3.6 ターゲットペリフェラルリスト(TPL)の設定方法

USB Host モードでは、TPL に Vendor ID(VID)と Product ID(PID)を登録すると、登録した VID と PID をもつ USB デバイスに対してのみ USB 通信を行います。

TPL への USB デバイスの登録は、コンフィグレーションファイル(r\_usb\_basic\_mini\_config.h)内にある Table 3-3の TPL 定義に対し、VID と PID をセットで指定してください。USB ドライバは、接続した USB デバイスの VID と PID が TPL に登録されているかどうかをチェックし、TPL に登録されていればその USB デバイスとの USB 通信を行います。TPL に登録されていなければその USB デバイスとの USB 通信は行いません。

なお、TPL に VID と PID を登録する必要がない場合、Table 3-3の TPL 定義に対し、USB\_NOVENDOR と USB\_NOPRODUCT を指定してください。USB\_NOVENDOR と USB\_NOPRODUCT が指定されている場合、USB ドライバは TPL の登録チェックを行いませんので、このチェックによる USB 通信不可の状態が発生することはありません。

Table 3-3 TPL 定義

| TPL 定義名        | 内容   |
|----------------|--|
| USB_CFG_TPLCNT | サポートする USB デバイスの数を指定してください。  |
| USB_CFG_TPL    | サポートする USB デバイスの VID と PID のセットを指定してください。<br>(必ず VID, PID の順番で記載してください。) |

#### == USB\_CFG\_TPL への VID と PID の指定方法 ==

```
#define      USB_CFG_TPL      0x0011, 0x0022, 0x0033, 0x0044, 0x0055, 0x0066
                                VID      PID      VID      PID      VID      PID
                                └────────┘ └────────┘ └────────┘
                                USB デバイス 1  USB デバイス 2  USB デバイス 3
```

#### 記載例 1) 3つの USB デバイスを登録する場合

```
#define      USB_CFG_TPLCNT      3
#define      USB_CFG_TPL      0x0011, 0x0022, 0x0033, 0x0044, 0x0055, 0x0066
```

#### 記載例 2) VID と PID を登録する必要が無い場合

```
#define      USB_CFG_TPLCNT      1
#define      USB_CFG_TPL      USB_NOVENDOR,USB_NOPRODUCT
```

#### [Note]

- Table 3-3の TPL 定義に対し、USB\_NOVENDOR と USB\_NOPRODUCT を設定した場合でも USB\_CFG\_TPLCNT には、“1”を指定してください。
- コンフィグレーションファイル(r\_usb\_basic\_mini\_config.h)については、「8. コンフィグレーション (r\_usb\_basic\_mini\_config.h)」の章を参照してください。

### 3.7 デバイスアドレスの割り当てについて

USB Host モード時、USB ドライバは、接続された USB デバイスに対しデバイスアドレス 1 を割り当てます。

### 3.8 ホストバッテリーチャージング制御 (HBC)

本ドライバは、HBCをサポートしています。

HBCは、対象デバイスをUSB Battery Charging Specification Revision 1.2で定義されたCDPまたはDCP機能を動作させる際のH/W制御用プログラムです。

本ドライバのVBUSドライブ、アタッチ処理、デタッチ処理のタイミングでそれぞれに応じた処理を行います。また、PDDETINT 割り込み発生時に処理を行います。上位層からの制御の必要はありません。

Change Port Detection(CPD)の結果は、R\_USB\_GetInformation 関数によって取得することができます。R\_USB\_GetInformation 関数については、「4.13 R\_USB\_GetInformation」を参照してください。

HBC の処理フローを以下に示します。

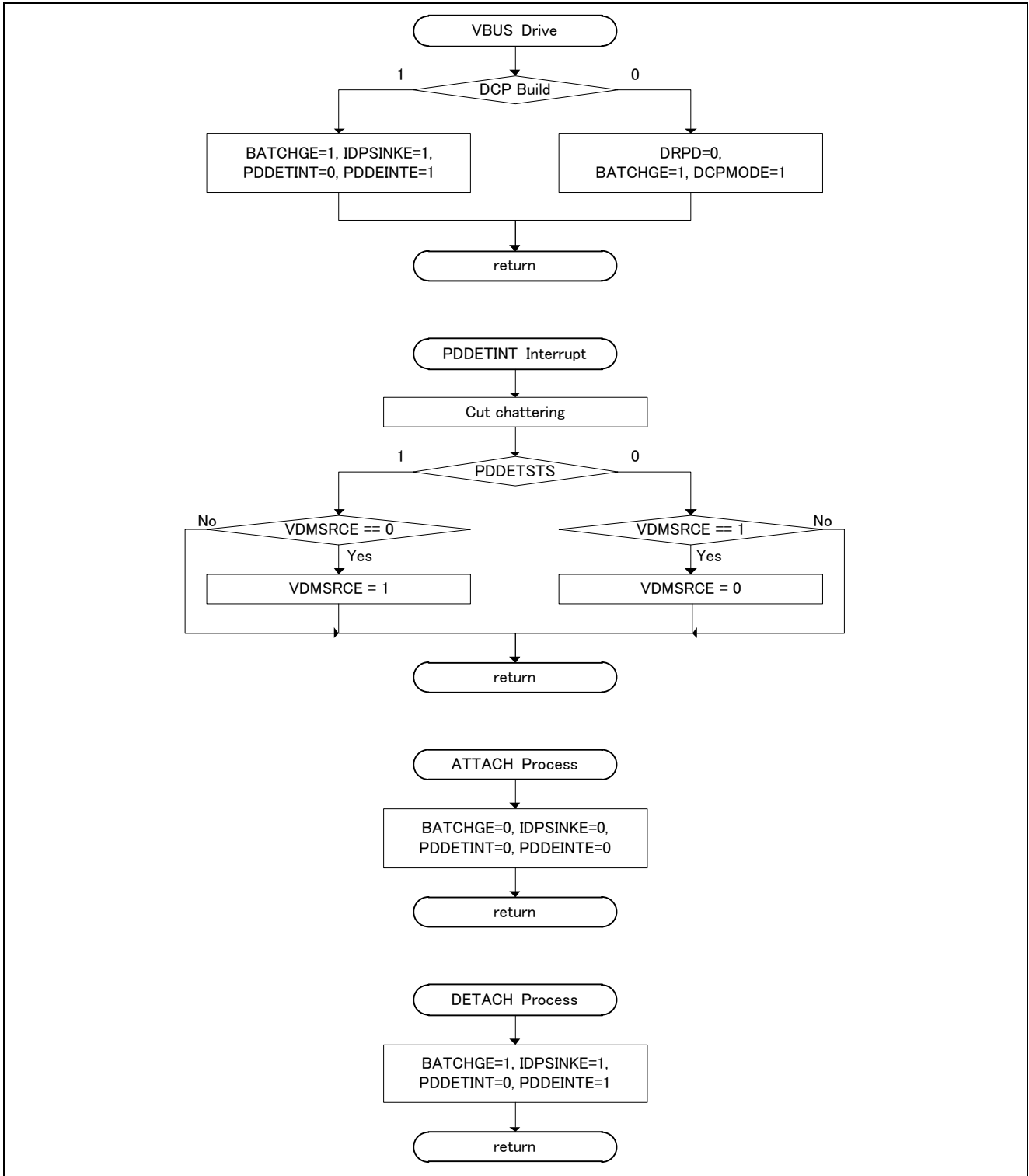


Figure 3-1 HBC フローチャート

## 4. API

Table4-1にAPI関数一覧を示します。これらのAPIは各クラス共通で使用することができます。アプリケーションプログラムでは、下記のAPIをご使用ください。

Table4-1 API一覧

| API                         | 説明                           |
|-----------------------------|------------------------------|
| R_USB_Open() (Note1)        | USB モジュール起動                  |
| R_USB_Close() (Note1)       | USB モジュール停止                  |
| R_USB_GetVersion()          | 本モジュールのバージョン情報を取得            |
| R_USB_Read() (Note1)        | USB データリード要求                 |
| R_USB_Write() (Note1)       | USB データライト要求                 |
| R_USB_Stop() (Note1)        | USB データリード/データライト停止処理        |
| R_USB_Suspend() (Note1)     | サスペンド要求                      |
| R_USB_Resume() (Note1)      | レジューム要求                      |
| R_USB_GetEvent() (Note1)    | USB 関連の完了イベントを取得 (Non-OS のみ) |
| R_USB_Callback() (Note1)    | コールバック関数の登録 (RTOS のみ)        |
| R_USB_VbusSetting() (Note1) | VBUS 供給開始/供給停止設定             |
| R_USB_PullUp() (Note1)      | D+/D-ラインのプルアップ許可/禁止設定        |
| R_USB_GetInformation()      | USB デバイスについての情報を取得           |
| R_USB_PipeRead() (Note1)    | 指定 PIPE からのデータリード要求          |
| R_USB_PipeWrite() (Note1)   | 指定 PIPE へのデータライト要求           |
| R_USB_PipeStop() (Note1)    | 指定 PIPE に対するデータリード/データライト停止  |
| R_USB_GetUsePipe()          | 使用 PIPE 番号を取得                |
| R_USB_GetPipeInfo()         | PIPE 情報を取得                   |

### [Note]

1. (Note1)のAPI実行中、同じUSBモジュール上で、割り込み処理等により(Note1)のAPIが実行された場合、このUSBドライバは正常に動作しない場合があります。
2. Host Mass Storage Class では、上記のAPI以外にデバイスクラス固有のAPIが用意されていません。当該APIの詳細については、Host Mass Storage Class のドキュメント(Document number:R01AN2169)を参照してください。
3. Host Human Interface Device Class では、上記のAPI以外にデバイスクラス固有のAPIが用意されています。当該APIの詳細については、Host Human Interface Device Class のドキュメント(Document number: R01AN2168)を参照してください。
4. USB\_CFG\_PARAM\_CHECKING 定義に対しUSB\_CFG\_DISABLE を指定した場合、引数チェック処理が行われないため、戻り値USB\_ERR\_PARA は返されません。  
USB\_CFG\_PARAM\_CHECKING 定義については、「8. コンフィグレーション (r\_usb\_basic\_mini\_config.h)」を参照してください。

## 4.1 R\_USB\_Open

USB モジュールの起動および USB ドライバの初期化を行います。(USB モジュールを使用する際に最初に使用する関数です。)

形式

```
usb_err_t R_USB_Open(usb_ctrl_t *p_ctrl, usb_cfg_t *p_cfg)
```

引数

p\_ctrl           usb\_ctrl\_t 構造体領域へのポインタ  
p\_cfg            usb\_cfg\_t 構造体領域へのポインタ

戻り値

USB\_SUCCESS       成功  
USB\_ERR\_PARA       パラメータエラー  
USB\_ERR\_BUSY       引数で指定された USB モジュールがすでに起動中

解説

引数(p\_ctrl)に指定された USB モジュールの起動および USB ドライバの初期化処理を行います。

補足

1. usb\_ctrl\_t 構造体については9.1章を、usb\_cfg\_t 構造体については9.3章を参照してください。
2. usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ type に対しデバイスクラス種別(7章参照)を指定してください。なお、USB\_HCDCC および USB\_PCDCC を指定しないでください。USB\_HCDCC または USB\_PCDCC を指定した場合、USB\_ERR\_PARA が返されます。
3. usb\_cfg\_t 構造体のメンバ usb\_mode には、USB Host として起動するときは"USB\_HOST"を指定し、USB Peripheral として起動するときは"USB\_PERI"を指定してください。なお、その指定がご使用になる USB モジュールでサポートしていない場合は、USB\_ERR\_PARA が返されます。
4. usb\_cfg\_t 構造体のメンバ p\_usb\_reg には、usb\_descriptor\_t 構造体へのポインタを指定してください。なお、本指定は、メンバ usb\_mode に対し"USB\_PERI"を指定した時のみ有効な設定です。"USB\_HOST"指定時、メンバ p\_usb\_reg に対する指定は無視されます。
5. いずれかの引数に対し 0(zero)を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
6. RSSK(RX23W)をご使用の場合、本関数をコールする前に R\_BLE\_Open 関数をコールしてください。
7. 複数タスク内で本 API をコールしないでください。(RTOS のみ)
8. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

## 1. USB Host モードの場合

```
void usb_host_application(void)
{
    usb_err_t    err;
    usb_ctrl_t   ctrl;
    usb_cfg_t    cfg;
    :
    ctrl.type = USB_HCDC;
    cfg.usb_mode = USB_HOST;
    err = R_USB_Open(&ctrl, &cfg); /* Start USB module */
    if (USB_SUCCESS != err)
    {
        /* error */
    }
    :
}
```

## 2. USB Peripheral モードの場合

```
usb_descriptor_t smp_descriptor =
{
    g_device,
    g_config_f,
    g_qualifier,
    g_string
};
void usb_peri_application(void)
{
    usb_err_t    err;
    usb_ctrl_t   ctrl;
    usb_cfg_t    cfg;
    :
    ctrl.type = USB_PCDC;
    cfg.usb_mode = USB_PERI;
    cfg.p_usb_reg = &smp_descriptor;
    err = R_USB_Open(&ctrl, &cfg); /* Start USB module */
    if (USB_SUCCESS != err)
    {
        /* error */
    }
    :
}
```

---

## 4.2 R\_USB\_Close

---

### USB モジュールの停止

#### 形式

```
usb_err_t      R_USB_Close(void)
```

#### 引数

--

#### 戻り値

```
USB_SUCCESS      成功
USB_ERR_NOT_OPEN  USB モジュールが Open されていない
```

#### 解説

USB モジュールを停止します。

#### 補足

1. 複数タスク内で本 API をコールしないでください。(RTOS のみ)
2. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

#### 使用例

```
void  usr_application( void )
{
  usb_err_t  err;
  usb_ctrl_t ctrl;
  :
  err = R_USB_Close();          /* Stop USB module */
  if (USB_SUCCESS != err)
  {
    /* error */
  }
  :
}
```



---

### 4.3 R\_USB\_GetVersion

---

#### USB ドライバのバージョン情報を取得

##### 形式

```
uint32_t      R_USB_GetVersion( void )
```

##### 引数

--

##### 戻り値

バージョン番号

##### 解説

USB ドライバのバージョン番号が返されます。

##### 補足

--

##### 使用例

```
void  usr_application( void )  
{  
    uint32_t  version;  
    :  
    version = R_USB_GetVersion();  
}
```

## 4.4 R\_USB\_Read

### USB データリード要求

#### 形式

usb\_err\_t R\_USB\_Read(usb\_ctrl\_t \*p\_ctrl, uint8\_t \*p\_buf, uint32\_t size)

#### 引数

|        |                        |
|--------|------------------------|
| p_ctrl | usb_ctrl_t 構造体領域へのポインタ |
| p_buf  | リードデータを格納する領域へのポインタ    |
| size   | リード要求サイズ               |

#### 戻り値

|              |                    |
|--------------|--------------------|
| USB_SUCCESS  | 正常終了 (データリード要求完了)  |
| USB_ERR_PARA | パラメータエラー           |
| USB_ERR_BUSY | 同じデバイスに対するデータ受信要求中 |
| USB_ERR_NG   | その他のエラー            |

#### 解説

##### 1. Bulk/Interrupt 転送の場合

###### (1). Non-OS の場合

USB データのリード(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。  
リードしたデータは引数 p\_buf が示す領域に格納されます。  
データリードの完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_READ\_COMPLETE)により確認することができます。  
リード完了したデータのサイズは、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_READ\_COMPLETE)を確認後、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ size を参照してください。

###### (2). RTOS の場合

USB データのリード(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。  
リードしたデータは引数 p\_buf が示す領域に格納されます。  
データリードの完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event:USB\_STS\_READ\_COMPLETE)により確認することができます。  
リード完了したデータのサイズは、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event:USB\_STS\_READ\_COMPLETE)を確認後、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ size を参照してください。

##### 2. Control 転送の場合

「10. クラスリクエスト」を参照してください。

#### 補足

- 第 3 引数(size)には、MaxPacketSize の倍数の値を指定して下さい。
- この API はデータリード要求処理のみを行います。アプリケーションプログラムが、この API によりデータリード完了待ちになることはありません。
- 戻り値に USB\_SUCCESS が返された場合、USB ドライバに対するデータリード要求を行ったのみで、まだ、データのリード処理は完了していません。データリードの完了は R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_READ\_COMPLETE)により確認できます。

4. リード済みのデータがマックスパケットサイズの  $n$  倍、かつリード要求サイズに満たない場合は、USB ドライバは、データ転送の途中であると判断するため、`R_USB_GetEvent` 関数の戻り値には、`USB_STS_READ_COMPLETE` がセットされません。(Non-OS の場合)
5. リード済みのデータがマックスパケットサイズの  $n$  倍、かつリード要求サイズに満たない場合は、USB ドライバは、データ転送の途中であると判断するため、データ受信完了を通知するためのコールバック関数をコールしません。(RTOS の場合)
6. 本 API をコールする前に `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` に対しデバイスクラス種別(7章参照)を指定してください。
7. 第 2 引数(`p_buf`)には、自動変数(スタック)領域へのポインタは指定しないでください。
8. 第 2 引数(`p_buf`)に指定する領域は、第 3 引数(`size`)で指定したサイズ以上の領域を確保してください。なお、DMA/DTC 転送によるデータリードを行う場合、`MaxPacketSize` $\times n$  倍以上の領域を確保してください。
9. いずれかの引数に対し 0(zero)を指定した場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
10. USB Host モード時、`R_USB_Read` 関数を連続でコールすることはできません。連続で `R_USB_Read` 関数をコールした場合は、戻り値 `USB_ERR_BUSY` が返されます。`R_USB_Read` 関数を再度コールする場合は、`R_USB_GetEvent` 関数からの戻り値 `USB_STS_READ_COMPLETE` を確認した後で `R_USB_Read` 関数をコールしてください。(Non-OS の場合)
11. USB Peripheral モード時、`usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` の設定値が同じ値の `R_USB_Read` 関数を連続でコールすることはできません。連続で `R_USB_Read` 関数をコールした場合は、戻り値 `USB_ERR_BUSY` が返されます。メンバ `type` の設定値が同じ値の `R_USB_Read` 関数を再度コールする場合は、`R_USB_GetEvent` 関数からの戻り値 `USB_STS_READ_COMPLETE` を確認した後で `R_USB_Read` 関数をコールしてください。(Non-OS の場合)
12. Vendor クラスの場合、`R_USB_PipeRead` 関数をご使用ください。
13. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` に対し `USB_PCDCC` / `USB_HMSC` / `USB_PMSC` / `USB_HVND` / `USB_PVND` を指定した後、本 API をコールした場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
14. Host Mass Storage Class の場合で、ストレージメディアに対するアクセスを行う場合は、FAT(File Allocation Table)の API を使用し、本 API は使用しないでください。
15. USB デバイスが CONFIGURED 状態の場合に、本 API をコールすることができます。CONFIGURED 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に `USB_ERR_NG` が返されます。
16. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). `R_USB_Callback` 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

## 1. Non-OS

```
uint8_t  g_buf[512];
void     usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t  ctrl;
                :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                :
                ctrl.type = USB_HCDC;
                R_USB_Read(&ctrl, g_buf, DATA_LEN);
                :
            break;
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                :
            break;
                :
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
uint8_t    g_buf[512];
/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctr, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctr);
}

void        usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t    ctrl;
    usb_ctrl_t    *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                :
                ctrl.type = USB_HCDC;
                R_USB_Read(&ctrl, g_buf, DATA_LEN);
                :
                break;
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                :
                break;
            :
        }
    }
}
```

## 4.5 R\_USB\_Write

### USB データライト要求

#### 形式

usb\_err\_t R\_USB\_Write(usb\_ctrl\_t \*p\_ctrl, uint8\_t \*p\_buf, uint32\_t size)

#### 引数

|        |                        |
|--------|------------------------|
| p_ctrl | usb_ctrl_t 構造体領域へのポインタ |
| p_buf  | ライトデータを格納した領域へのポインタ    |
| size   | ライトサイズ                 |

#### 戻り値

|              |                     |
|--------------|---------------------|
| USB_SUCCESS  | 正常終了 (データライト要求完了)   |
| USB_ERR_PARA | パラメータエラー            |
| USB_ERR_BUSY | 同じデバイスに対するデータライト要求中 |
| USB_ERR_NG   | その他のエラー             |

#### 解説

##### 1. Bulk/Interrupt 転送の場合

###### (1). Non-OS の場合

USB データのライト(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。

ライトするデータは引数 p\_buf が示す領域に格納してください。

データライトの完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE)により確認することができます。なお、NULL パケットの送信要求を行う場合は、第 3 引数(size)に対し USB\_NULL(0)を指定してください。

###### (2). RTOS の場合

USB データのライト(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。

ライトするデータは引数 p\_buf が示す領域に格納してください。

データライトの完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event: USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE)により確認することができます。なお、NULL パケットの送信要求を行う場合は、第 3 引数(size)に対し USB\_NULL(0)を指定してください。

##### 2. Control 転送の場合

「10. クラスリクエスト」を参照してください。

#### 補足

- この API はデータライト要求処理のみを行います。アプリケーションプログラムが、この API によりデータライト完了待ちになることはありません。
- 戻り値に USB\_SUCCESS が返された場合、USB ドライバに対するデータライト要求を行ったのみで、まだ、データのライト処理は完了していません。データライトの完了は R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE)により確認できます。
- usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ(type)にデバイスクラス種別(7章参照)を指定した後で、本 API をコールしてください。
- 第 2 引数(p\_buf)には、自動変数(スタック)領域へのポインタは指定しないでください。
- 引数 p\_ctrl に対し USB\_NULL を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。

6. 引数 `size` に 0 以外を指定し、引数 `buf` に対し `USB_NULL` を指定した場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
7. 連続で `R_USB_Write` 関数をコールした場合は、戻り値 `USB_ERR_BUSY` が返されます。`R_USB_Write` 関数を再度コールする場合は、`R_USB_GetEvent` 関数からの戻り値 `USB_STS_WRITE_COMPLETE` を確認した後で `R_USB_Write` 関数をコールしてください。(Non-OS の場合)
8. USB Peripheral モード時、`usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` の設定値が同じ値の `R_USB_Write` 関数を連続でコールすることはできません。連続で `R_USB_Write` 関数をコールした場合は、戻り値 `USB_ERR_BUSY` が返されます。メンバ `type` の設定値が同じ値の `R_USB_Write` 関数を再度コールする場合は、`R_USB_GetEvent` 関数からの戻り値 `USB_STS_WRITE_COMPLETE` を確認した後で `R_USB_Write` 関数をコールしてください。(Non-OS の場合)
9. Vendor クラスの場合、`R_USB_PipeWrite` 関数をご使用ください。
10. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` に対し `USB_HCDC` / `USB_HMSC` / `USB_PMSC` / `USB_HVND` / `USB_PVND` を指定した後、本 API をコールした場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
11. Host Mass Storage Class の場合で、ストレージメディアに対するアクセスを行う場合は、FAT(File Allocation Table)の API を使用し、本 API は使用しないでください。
12. USB デバイスが `CONFIGURED` 状態の場合に、本 API をコールすることができます。`CONFIGURED` 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に `USB_ERR_NG` が返されます。
13. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). `R_USB_Callback` 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

### 1. Non-OS

```
uint8_t  g_buf[512];
void     usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t  ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                :
                ctrl.type = USB_HCDC;
                R_USB_Write(&ctrl, g_buf, 512);
                :
            break;
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
uint8_t g_buf[512];
/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

void usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                :
                ctrl.type = USB_HCDC;
                R_USB_Write(&ctrl, g_buf, 512);
                :
            break;
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```



## 4.6 R\_USB\_Stop

### USB データのリード/ライト停止

#### 形式

usb\_err\_t R\_USB\_Stop(usb\_ctrl\_t \*p\_ctrl, uint16\_t type)

#### 引数

p\_ctrl usb\_ctrl\_t 構造体領域へのポインタ  
type 受信(USB\_READ)または送信(USB\_WRITE)

#### 戻り値

USB\_SUCCESS 正常終了 (停止完了)  
USB\_ERR\_PARA パラメータエラー  
USB\_ERR\_NG その他のエラー

#### 解説

データリード/データライト転送を行っている場合、このデータ転送に対する停止を行います。  
データリード要求を停止する場合、引数 **type** に対し **USB\_READ** を指定し、データライト要求を停止する場合、引数 **type** に対し **USB\_WRITE** を指定してください。

#### 補足

1. usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ(**type**)にデバイスクラス種別を指定した後で、本 API をコールしてください。
2. 引数 p\_ctrl に対し **USB\_NULL** を指定した場合、戻り値に **USB\_ERR\_PARA** が返されます。
3. 第 2 引数 **type** に対し **USB\_READ/USB\_WRITE** 以外を指定した場合、戻り値に **USB\_ERR\_PARA** が返されます。なお、第 2 引数 **type** に **USB\_NULL** を指定した場合、本ドライバは、**USB\_READ** が指定された場合と同じ処理を行います。
4. usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ(**type**)に **USB\_HCDCC** を指定し、第 2 引数(**type**)に **USB\_WRITE** を指定した場合は、戻り値に **USB\_ERR\_PARA** が返されます。
5. usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ(**type**)に **USB\_PCDCC** を指定し、第 2 引数(**type**)に **USB\_READ** を指定した場合は、戻り値に **USB\_ERR\_PARA** が返されます。
6. **USB Host** モード時、データリード/ライト要求を停止できなかったときは、戻り値に **USB\_ERR\_NG** が返されます。
7. データリード/ライト停止が完了した後で **R\_USB\_GetEvent** 関数をコールすると戻り値 **USB\_STS\_READ\_COMPLETE/USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE** が返されます。(Non-OS の場合)
8. **USB** ドライバはデータリードまたはデータライト停止が完了すると **USB** ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ **event**)に **USB\_STS\_READ\_COMPLETE** または **USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE** をセットします。(RTOS の場合)
9. usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ **type** に対し **USB\_HMSC/USB\_PMSC/USB\_HVND/USB\_PVND** を指定した後、本 API をコールした場合、戻り値に **USB\_ERR\_PARA** が返されます。
10. **Vendor** クラスの場合、**R\_USB\_PipeStop** 関数をご使用ください。
11. **Host Mass Storage Class** の場合、本 API は使用しないでください。
12. **USB** デバイスが **CONFIGURED** 状態の場合に、本 API をコールすることができます。**CONFIGURED** 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に **USB\_ERR\_NG** が返されます。
13. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数

## (2). R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

## 1. Non-OS

```

void    usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t    ctrl;
                :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
                :
            case USB_STS_DETACH:
                :
                ctrl.type = USB_HCDC;
                R_USB_Stop(&ctrl, USB_READ ); /* 受信停止*/
                R_USB_Stop(&ctrl, USB_WRITE ); /* 送信停止*/
                :
            break;
                :
        }
    }
}

```

## 2. RTOS

```

/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

void usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t    ctrl;
    usb_ctrl_t    *p_mess;
                :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
                :
            case USB_STS_DETACH:
                :
                ctrl.address = adr;
                ctrl.type = USB_HCDC;
                R_USB_Stop(&ctrl, USB_READ ); /* Receive stop */
                R_USB_Stop(&ctrl, USB_WRITE ); /* Send stop */
                :
            break;
                :
        }
    }
}

```

## 4.7 R\_USB\_Suspend

### Suspend 信号送信

#### 形式

usb\_err\_t R\_USB\_Suspend(void)

#### 引数

--

#### 戻り値

|              |  |
|--------------|--|
| USB_SUCCESS  | 正常終了   |
| USB_ERR_BUSY | 指定した USB モジュールに対するサスペンド要求中、またはその USB モジュールがすでにサスペンド状態中 |
| USB_ERR_NG   | その他のエラー  |

#### 解説

##### 1. Non-OS の場合

USB モジュールから SUSPEND 信号を送信します。

なお、Suspend 要求の完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_SUSPEND)から確認することができます。

##### 2. RTOS の場合

USB モジュールから SUSPEND 信号を送信します。

なお、Suspend 要求の完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event: USB\_STS\_SUSPEND)により確認することができます。

#### 補足

- この API は Suspend 信号送信要求のみを行います。アプリケーションプログラムが、この API により Suspend 信号送信完了待ちになることはありません。
- 本 API は、USB Host モード時にのみ使用することができます。USB Peripheral モード時に、本 API を使用した場合は、戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
- 本 API は、Selective Suspend 機能をサポートしていません。
- USB デバイスが CONFIGURED または SUSPEND 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
- 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - 割り込み関数
  - R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

## 1. Non-OS

```

void      usb_host_application( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_NONE:
                :
                R_USB_Suspend();
                break;
            case USB_STS_SUSPEND:
                :
                break;
            :
        }
    }
}

```

## 2. RTOS

```

/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

void      usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t      ctrl;
    usb_ctrl_t      *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            R_USB_Suspend();
            break;
            case USB_STS_SUSPEND:
                :
                break;
            :
        }
    }
}

```

## 4.8 R\_USB\_Resume

### RESUME 信号送信

#### 形式

usb\_err\_t R\_USB\_Resume(void)

#### 引数

—

#### 戻り値

|                     |  |
|---------------------|--|
| USB_SUCCESS         | 正常終了   |
| USB_ERR_BUSY        | 同じデバイスアドレスに対するレジューム要求中<br>(USB Host モード時のみ)                    |
| USB_ERR_NOT_SUSPEND | USB デバイスが SUSPEND 状態ではない                                       |
| USB_ERR_NG          | USB デバイスが RemoteWakeUp を要求できる状態ではない<br>(USB Peripheral モード時のみ) |

#### 解説

##### 1. Non-OS の場合

USB モジュールから RESUME 信号を送信します。

なお、レジューム要求の完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_RESUME)から確認することができます。

##### 2. RTOS の場合

USB モジュールから RESUME 信号を送信します。

なお、レジューム要求の完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event: USB\_STS\_RESUME)により確認することができます。

#### 補足

- この API は Resume 信号送信要求のみを行います。アプリケーションプログラムが、この API により Resume 信号送信完了待ちになることはありません。
- 本 API は、R\_USB\_Open 関数をコールした後(R\_USB\_Close 関数をコールする前)で呼び出してください。
- USB Peripheral モードで、Feature Selector に DEVICE\_REMOTE\_WAKEUP が指定された SetFeature コマンドを受信した場合のみ、RemoteWakeUp 信号送信用として本 API を使用することができます。なお、当該 SetFeature コマンドを受信する前に本 API をコールすると戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
- USB デバイスが SUSPEND 状態の場合に、本 API をコールすることができます。SUSPEND 状態以外の状態で本 API をコールすると戻り値に USB\_ERR\_NOT\_SUSPEND が返されます。
- 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - 割り込み関数
  - R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

## 1. Non-OS

```
void usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent( &ctrl ))
        {
            :
            case USB_STS_NONE:
                :
                R_USB_Resume();
                :
            break;
            case USB_STS_RESUME:
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

void usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            R_USB_Resume();
            :
            break;
            case USB_STS_RESUME:
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```

## 4.9 R\_USB\_GetEvent

USB 関連の完了イベントを取得する。

形式

```
usb_status_t    R_USB_GetEvent(usb_ctrl_t *p_ctrl)
```

引数

```
p_ctrl          usb_ctrl_t 構造体領域へのポインタ
```

戻り値

```
--            USB 関連の完了イベントの値
```

解説

USB 関連の完了イベントを取得します。

USB Host モードの場合、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ address にイベントが完了した USB デバイスのデバイスアドレス値が設定されます。なお、USB Peripheral モードの場合、メンバ address には USB\_NULL が指定されます。

補足

1. 本 API は、R\_USB\_Open 関数をコールした後(R\_USB\_Close 関数をコールする前)で呼び出してください。
2. 本 API の戻り値である完了イベントの値の詳細については、「6. R\_USB\_GetEvent関数の戻り値 / USB 完了イベントの取得」を参照してください。
3. 本 API をコールした時に、完了したイベントが無い場合は、戻り値に"USB\_STS\_NONE"が返されます。
4. 本 API をユーザアプリケーションプログラムのメインループからコールしてください。
5. 割り込み関数内で本 API をコールしないでください。

使用例

```
void usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t  ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_CONFIGURED:
            :
            break;
            :
        }
    }
}
```

---

## 4.10 R\_USB\_Callback

---

### USB 関連イベント完了時にコールされるコールバック関数の登録 (RTOS のみ)

#### 形式

uint16\_t R\_USB\_Callback(usb\_callback\_t \*p\_callback)

#### 引数

p\_callback コールバック関数へのポインタ

#### 戻り値

-- なし

#### 解説

USB 関連のイベントが完了するとコールされるコールバック関数の登録を行います。

USB ドライバは、USB 関連のイベントが完了すると本 API により登録されたコールバック関数をコールします。

#### 補足

1. 本 API は、R\_USB\_Open 関数をコールした後(R\_USB\_Close 関数をコールする前)で呼び出してください。
2. 本 API の引数に設定される USB イベントの値の詳細については、「5. コールバック関数 (RTOSのみ)」を参照してください。
3. コールバック関数については、「5. コールバック関数 (RTOSのみ)」を参照してください。
4. 割り込み関数内で本 API をコールしないでください。



## 使用例

```
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

void usb_application_task(void)
{
    usb_ctrl_t  ctrl;
    usb_ctrl_t  *p_mess;
    usb_cfg_t   cfg;

    usb_pin_setting(); /* USB MCU pin setting */

    ctrl.type      = USB_PCDC;
    cfg.usb_speed  = USB_SUPPORT_SPEED; /* USB_HS/USB_FS */
    cfg.p_usb_reg  = (usb_descriptor_t *)&usb_descriptor;
    R_USB_Open(&ctrl, &cfg); /* Initializes the USB module */

    R_USB_Callback(usb_apl_callback);

    while (1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);

        ctrl = *p_mess;

        switch (ctrl.event)
        {
            :
        }
    }
}
```

## 4.11 R\_USB\_VbusSetting

### VBUS 供給開始/供給停止設定

#### 形式

```
usb_err_t      R_USB_VbusSetting( uint16_t state )
```

#### 引数

state VBUS 供給開始/供給停止設定

#### 戻り値

USB\_SUCCESS 正常終了 (VBUS 供給開始/停止設定完了)  
USB\_ERR\_PARA パラメータエラー  
USB\_ERR\_NG その他のエラー

#### 解説

VBUS 供給開始または供給停止設定をおこないます。

#### 補足

1. USB Host 用電源 IC の VBUS 出力が Low アサートか High アサートかの設定については、「8. コンフィグレーション (r\_usb\_basic\_mini\_config.h)」章にある USB\_CFG\_VBUS 定義に対する設定を参照してください。
2. 第二引数には、"USB\_ON"/"USB\_OFF"を指定してください。VBUS 供給を開始する場合は、"USB\_ON"を、VBUS 供給を停止する場合は、"USB\_OFF"を指定してください。USB\_ON/USB\_OFF 以外を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。なお、引数に USB\_NULL を指定した場合、本ドライバは、USB\_OFF が指定された場合と同じ処理を行います。
3. アプリケーションプログラムで VBUS の制御が必要になった場合のみ、本 API をご使用ください。(USB ドライバは初期化処理内で VBUS を ON にした後、VBUS を制御しません。)
4. 本 API は、USB Host モードの場合のみ処理されます。USB Peripheral モードの場合に、本 API をコールした場合は、戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
5. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

#### 使用例

```
void usb_host_application(void)
{
    :
    R_USB_VbusSetting(USB_ON); /* VBUS 供給開始 */
    :
    :
    R_USB_VbusSetting(USB_OFF); /* VBUS 供給停止 */
    :
    :
}
```

## 4.12 R\_USB\_PullUp

### D+/D-ラインのプルアップ許可/禁止設定

#### 形式

usb\_err\_t R\_USB\_PullUp(uint8\_t state)

#### 引数

state プルアップ許可/禁止設定

#### 戻り値

USB\_SUCCESS 正常終了 (プルアップ許可/禁止設定完了)  
USB\_ERR\_PARA パラメータエラー  
USB\_ERR\_NG その他のエラー

#### 解説

D+/D-ラインのプルアップ許可/禁止設定を行います。

#### 補足

1. 引数(state)には、"USB\_ON"/"USB\_OFF"を指定してください。プルアップ許可の場合は、"USB\_ON"を、プルアップ禁止の場合は、"USB\_OFF"を指定してください。USB\_ON/USB\_OFF 以外を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。なお、引数に USB\_NULL を指定した場合、本ドライバは、USB\_OFF が指定された場合と同じ処理を行います。
2. USB Host へのアタッチ/デタッチ時、USB ドライバが D+/D-の制御を行っているので、アプリケーションプログラム内で D+/D-ラインの制御が必要になった場合のみ、本 API をご使用ください。
3. 本 API は、USB Peripheral モードの場合のみ処理されます。USB Host モードの場合に、本 API をコールした場合は、戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
4. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

#### 使用例

```
void usb_peri_application(void)
{
    :
    R_USB_PullUp(USB_ON); /* プルアップ許可設定 */
    :
    R_USB_PullUp(USB_OFF); /* プルアップ禁止設定 */
    :
}
```

---

## 4.13 R\_USB\_GetInformation

---

### USB デバイスについての情報を取得

#### 形式

```
usb_err_t      R_USB_GetInformation(usb_info_t *p_info)
```

#### 引数

```
p_info        usb_info_t 構造体領域へのポインタ
```

#### 戻り値

```
USB_SUCCESS   正常終了  
USB_ERR_PARA  パラメータエラー  
USB_ERR_NG    その他のエラー
```

#### 解説

USB デバイスに関する情報を取得します。  
取得情報については、「**9.6 usb\_info\_t構造体**」を参照してください。

#### 補足

1. 本 API は、R\_USB\_Open 関数をコールした後(R\_USB\_Close 関数をコールする前)で呼び出してください。R\_USB\_Open 関数をコールする前に本 API をコールした時、戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
2. 第二引数 p\_info に対し USB\_NULL を指定しないでください。USB\_NULL を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。

#### 使用例

```
void      usb_application( void )  
{  
    usb_info_t info;  
    :  
    R_USB_GetInformation(&info);  
    :  
}
```

## 4.14 R\_USB\_PipeRead

### 指定 PIPE からのデータリード要求

#### 形式

```
usb_err_t R_USB_PipeRead(usb_ctrl_t *p_ctrl, uint8_t *p_buf, uint32_t size)
```

#### 引数

|        |                        |
|--------|------------------------|
| p_ctrl | usb_ctrl_t 構造体領域へのポインタ |
| p_buf  | データを格納する領域へのポインタ       |
| size   | リード要求サイズ               |

#### 戻り値

|              |                         |
|--------------|-------------------------|
| USB_SUCCESS  | 正常終了 (リード要求完了)          |
| USB_ERR_PARA | パラメータエラー                |
| USB_ERR_BUSY | 指定 PIPE に対するデータ受信/送信要求中 |
| USB_ERR_NG   | その他のエラー                 |

#### 解説

##### 1. Non-OS の場合

引数で指定した PIPE を使ったデータリード(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。

リードしたデータは引数 p\_buf が示す領域に格納されます。

データリードの完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_READ\_COMPLETE)から確認することができます。受信したデータのサイズは、戻り値(USB\_STS\_READ\_COMPLETE)を確認後、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ size を参照してください。

##### 2. RTOS の場合

引数で指定した PIPE を使ったデータリード(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。

リードしたデータは引数 buf が示す領域に格納されます。

データリードの完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event:USB\_STS\_READ\_COMPLETE)により確認することができます。

受信したデータのサイズは、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event:USB\_STS\_READ\_COMPLETE)を確認後、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ size を参照してください。

#### 補足

- 第 3 引数(size)は、MaxPacketSize の倍数の値を指定して下さい。
- この API はデータリード要求処理のみを行います。アプリケーションプログラムが、この API によりデータリード完了待ちになることはありません。
- 戻り値に USB\_SUCCESS が返された場合、USB ドライバに対するデータリード要求を行ったのみで、まだ、データのリード処理は完了していません。データリードの完了は R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_READ\_COMPLETE)により確認できます。
- リード済みのデータサイズがマックスパケットサイズの n 倍、かつリード要求サイズに満たない場合は、USB ドライバはデータ転送の途中であると判断するため、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値には、USB\_STS\_READ\_COMPLETE がセットされません。(Non-OS の場合)
- リード済みのデータサイズがマックスパケットサイズの n 倍、かつリード要求サイズに満たない場合は、USB ドライバはデータ転送の途中であると判断するため、データ受信完了を通知するためのコールバック関数をコールしません。(RTOS の場合)
- 本 API をコールする前に usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ pipe に対し使用する PIPE 番号(USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9)を指定してください。

7. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `pipe` に対し、`USB_PIPE1` から `USB_PIPE9` 以外を指定した場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
8. 第2引数(`p_buf`)には、自動変数(スタック)領域へのポインタは指定しないでください。
8. 第2引数(`p_buf`)に指定する領域は、第3引数(`size`)で指定したサイズ以上の領域を指定してください。なお、DMA/DTC 転送によるデータリードを行う場合、`MaxPacketSize×n` 倍以上の領域を確保してください。
9. いずれかの引数に対し `0(zero)` を指定した場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
10. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `pipe` の設定値が同じ値の `R_USB_PipeRead` 関数を連続でコールすることはできません。連続で `R_USB_PipeRead` 関数をコールした場合は、戻り値 `USB_ERR_BUSY` が返されます。メンバ `pipe` の設定値が同じ値の `R_USB_PipeRead` 関数を再度コールする場合は、`R_USB_GetEvent` 関数からの戻り値 `USB_STS_READ_COMPLETE` を確認した後で `R_USB_PipeRead` 関数をコールしてください。(Non-OS の場合)
11. CDC/HID クラスの Bulk/Interrupt 転送を行う場合は、`R_USB_Read` 関数を使用し、本 API は使用しないでください。また、Host Mass Storage クラスの MSC デバイスに対するデータアクセスを行う場合、FAT(File Allocation Table)の API を使用し、本 API は使用しないでください。
12. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` に対する指定は行わないでください。メンバ `type` にデバイスクラス種別等を指定しても、その指定は無視されます。
13. Control 転送用のデータ転送を行う場合は、`R_USB_Read` 関数を使用し、本 API は使用しないでください。
14. 本 API を使用する場合、`r_usb_basic_mini_config.h` ファイル内の `USB_CFG_HVND_USE / USB_CFG_PVND_USE` のいずれかの定義を有効にしてください。これらの定義が有効になっていない状態で本 API を使用した場合、戻り値に `USB_ERR_NG` が返されます。`USB_CFG_HVND_USE / USB_CFG_PVND_CFG` 定義については、「8. コンフィグレーション (`r_usb_basic_mini_config.h`)」を参照してください。
15. USB デバイスが CONFIGURED 状態の場合に、本 API をコールすることができます。CONFIGURED 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に `USB_ERR_NG` が返されます。
16. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). `R_USB_Callback` 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

## 1. Non-OS

```
uint8_t  g_buf[512];
void      usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
        :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                :
                ctrl.pipe = USB_PIPE1;
                R_USB_PipeRead(&ctrl, g_buf, size);
                :
            break;
            case USB_STS_READ_COMPLETE: /* データリード完了 */
                :
            break;
                :
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
uint8_t g_buf[512];
/* Callback Function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

/* Application Task */
void usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                :
                ctrl.pipe = USB_PIPE1;
                R_USB_PipeRead(&ctrl, g_buf, size);
                :
            break;
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```



## 4.15 R\_USB\_PipeWrite

### 指定 PIPE へのデータライト要求

#### 形式

```
usb_err_t R_USB_PipeWrite(usb_ctrl_t *p_ctrl, uint8_t *p_buf, uint32_t size)
```

#### 引数

|        |                        |
|--------|------------------------|
| p_ctrl | usb_ctrl_t 構造体領域へのポインタ |
| p_buf  | データを格納した領域へのポインタ       |
| size   | ライト要求サイズ               |

#### 戻り値

|              |                         |
|--------------|-------------------------|
| USB_SUCCESS  | 正常終了(ライト要求完了)           |
| USB_ERR_PARA | パラメータエラー                |
| USB_ERR_BUSY | 指定 PIPE に対するデータ送信/受信要求中 |
| USB_ERR_NG   | その他のエラー                 |

#### 解説

##### 1. Non-OS の場合

データライト(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。

ライトするデータは引数 p\_buf が示す領域に格納してください。

データライトの完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE)から確認することができます。

なお、NULL パケットの送信要求を行う場合は、第 3 引数(size)に対し USB\_NULL(0)を指定してください。

##### 2. RTOS の場合

データライト(Bulk/Interrupt 転送)要求を行います。

ライトするデータは引数 p\_buf が示す領域に格納してください。

データライトの完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event: USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE)により確認することができます。

なお、NULL パケットの送信要求を行う場合は、第 3 引数(size)に対し USB\_NULL(0)を指定してください。

#### 補足

- この API はデータライト要求処理のみを行います。アプリケーションプログラムが、この API によりデータライト完了待ちになることはありません。
- 戻り値に USB\_SUCCESS が返された場合、USB ドライバに対するデータライト要求を行ったのみで、まだ、データのライト処理は完了していません。データライトの完了は R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE)により確認できます。
- 本 API をコールする前に usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ pipe に対し使用する PIPE 番号(USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9)を指定してください。
- usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ pipe に対し、USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9 以外を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
- 第 2 引数(p\_buf)には、自動変数(スタック)領域へのポインタは指定しないでください。
- 引数 p\_ctrl または引数 buf に対し 0(zero)を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
- usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ pipe の設定値が同じ値の R\_USB\_PipeWrite 関数を連続でコールすることはできません。連続で R\_USB\_PipeWrite 関数をコールした場合は、戻り値 USB\_ERR\_BUSY が返されます。メンバ pipe の設定値が同じ値の R\_USB\_PipeWrite 関数を再度コールする場合は、

- R\_USB\_GetEvent 関数からの戻り値 USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE を確認した後で R\_USB\_PipeWrite 関数をコールしてください。(Non-OS の場合)
8. CDC/HID クラスの Bulk/Interrupt 転送を行う場合は、R\_USB\_Write 関数を使用し、本 API は使用しないでください。また、Host Mass Storage クラスの MSC デバイスに対するデータアクセスを行う場合、FAT(File Allocation Table)の API を使用し、本 API は使用しないでください。
  9. usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ type に対する指定は行わないでください。メンバ type にデバイスクラス種別等を指定しても、その指定は無視されます。
  10. Control 転送用のデータ転送を行う場合は、R\_USB\_Write 関数を使用し、本 API は使用しないでください。
  11. 本 API を使用する場合、r\_usb\_basic\_mini\_config.h ファイル内の USB\_CFG\_HVND\_USE / USB\_CFG\_PVND\_CFG のいずれかの定義を有効にしてください。これらの定義が有効になっていない状態で本 API を使用した場合、戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。USB\_CFG\_HVND\_USE / USB\_CFG\_PVND\_CFG 定義については、「8. コンフィグレーション (r\_usb\_basic\_mini\_config.h)」を参照してください。
  12. USB デバイスが CONFIGURED 状態の場合に、本 API をコールすることができます。CONFIGURED 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
  13. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
    - (1). 割り込み関数
    - (2). R\_USB\_Callback 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

### 1. Non-OS

```
uint8_t  g_buf[512];
void     usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
        :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                :
                ctrl.pipe = USB_PIPE2;
                R_USB_PipeWrite(&ctrl, g_buf, 512);
                :
            break;
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE: /* データライト完了 */
                :
            break;
                :
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
uint8_t g_buf[512];
/* Callback Function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

/* Application Task */
void usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                :
                ctrl.pipe = USB_PIPE2;
                R_USB_PipeWrite(&ctrl, g_buf, 512);
                :
            break;
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```

## 4.16 R\_USB\_PipeStop

### 指定 PIPE に対するデータリード/データライト停止

#### 形式

usb\_err\_t R\_USB\_PipeStop(usb\_ctrl\_t \*p\_ctrl)

#### 引数

p\_ctrl usb\_ctrl\_t 構造体領域へのポインタ

#### 戻り値

USB\_SUCCESS 正常終了 (停止要求完了)  
USB\_ERR\_PARA パラメータエラー  
USB\_ERR\_NG その他のエラー

#### 解説

データリード/データライトの停止処理を行います。

#### 補足

1. 本 API をコールする前に `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `pipe` に対し PIPE 番号(USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9)を指定してください。
2. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `pipe` に対し、USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9 以外を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
3. 引数 `p_ctrl` に対し USB\_NULL を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
4. USB Host モード時、データリード/ライト要求を停止できなかったときは、戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
5. データリード/データライト停止が完了した後で `R_USB_GetEvent` 関数をコールすると戻り値 USB\_STS\_READ\_COMPLETE/USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE が返されます。(Non-OS の場合)
6. USB ドライバはデータリードまたはデータライト停止が完了すると USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(`usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `event`)に USB\_STS\_READ\_COMPLETE または USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE をセットします。(RTOS の場合)
7. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` に対する指定は行わないでください。メンバ `type` にデバイスクラス種別等を指定しても、その指定は無視されます。
8. 本 API を使用する場合、`r_usb_basic_mini_config.h` ファイル内の `USB_CFG_HVND_USE / USB_CFG_PVND_CFG` のいずれかの定義を有効にしてください。これらの定義が有効になっていない状態で本 API を使用した場合、戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。USB\_CFG\_HVND\_USE / USB\_CFG\_PVND\_CFG 定義については、「8. コンフィグレーション (`r_usb_basic_mini_config.h`)」を参照してください。
9. USB デバイスが CONFIGURED 状態の場合に、本 API をコールすることができます。CONFIGURED 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。
10. 以下の関数内で本 API をコールしないでください。
  - (1). 割り込み関数
  - (2). `R_USB_Callback` 関数で登録されたコールバック関数

## 使用例

## 1. Non-OS

```
void    usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
        :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_DETACH:
                :
                ctrl.pipe = USB_PIPE1;
                R_USB_PipeStop( &ctrl ); /* データ転送停止 */
                :
            break;
                :
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
/* Callback Function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}
/* Application Task */
void    usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
        :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_STS_DETACH:
                :
                ctrl.pipe = USB_PIPE1;
                R_USB_PipeStop( &ctrl );
                :
            break;
                :
        }
    }
}
```

## 4.17 R\_USB\_GetUsePipe

使用する PIPE 番号をビットマップにより取得

形式

```
usb_err_t R_USB_GetUsePipe(uint16_t *p_pipe)
```

引数

p\_pipe 使用する PIPE 番号(ビットマップ情報)を格納する領域へのポインタ

戻り値

USB\_SUCCESS 正常終了  
 USB\_ERR\_PARA パラメータエラー  
 USB\_ERR\_NG その他のエラー

解説

使用する PIPE 番号(初期化が完了している PIPE 番号)をビットマップ情報により取得します。ビットマップ情報は、引数(p\_pipe)が示す領域に格納されます。

ビットマップ情報が示す PIPE 番号とビット位置の関係は以下の通りです。

| b15 | b14 | b13 | b12 | b11 | b10 | b9    | b8    | b7    | b6    | b5    | b4    | b3    | b2    | b1    | b0    |
|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| --  | --  | --  | --  | --  | --  | PIPE9 | PIPE8 | PIPE7 | PIPE6 | PIPE5 | PIPE4 | PIPE3 | PIPE2 | PIPE1 | PIPE0 |
| 0   | 0   | 0   | 0   | 0   | 0   | 0/1   | 0/1   | 0/1   | 0/1   | 0/1   | 0/1   | 0/1   | 0/1   | 0/1   | 1     |

0:Not used, 1: Used

例えば、PIPE1、PIPE2 および PIPE8 の PIPE を使用している場合は、引数(p\_pipe)が示す領域には、数値"0x0107"がセットされます。

補足

1. ビットマップ情報の b0(PIPE0)には、必ず"1"がセットされます。
2. 引数 p\_pipe に対し USB\_NULL を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
3. USB デバイスが CONFIGURED 状態の場合に、本 API をコールすることができます。CONFIGURED 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。

## 使用例

```
void usb_application( void )
{
    uint16_t usepipe;
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_CONFIGURED:
                :
                R_USB_GetUsePipe(&usepipe);
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```

## 4.18 R\_USB\_GetPipeInfo

指定 PIPE の PIPE 情報を取得

形式

```
usb_err_t R_USB_GetPipeInfo(usb_ctrl_t *p_ctrl, usb_pipe_t *p_info)
```

引数

```
p_ctrl      usb_ctrl_t 構造体領域へのポインタ
p_info      usb_pipe_t 構造体領域へのポインタ
```

戻り値

```
USB_SUCCESS 正常終了
USB_ERR_PARA パラメータエラー
USB_ERR_NG   その他のエラー
```

解説

引数(p\_ctrl)のメンバ pipe に指定された PIPE の Endpoint 番号、転送タイプ、転送方向およびマックスパケットサイズの PIPE 情報を取得します。取得した PIPE 情報は、引数(p\_info)が示す領域に格納されます。

補足

1. 本 API をコールする前に usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ pipe に対し PIPE 番号(USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9)を指定してください。メンバ pipe に対し USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9 以外の値を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
2. いずれかの引数に対し 0(zero)を指定した場合、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
3. usb\_pipe\_t 構造体については、「9.5. usb\_pipe\_t構造体」を参照してください。
4. USB デバイスが CONFIGURED 状態の場合に、本 API をコールすることができます。CONFIGURED 以外の状態で本 API をコールすると戻り値に USB\_ERR\_NG が返されます。

使用例

```
void usb_application( void )
{
    usb_pipe_t info;
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_CONFIGURED:
                :
                ctrl.pipe = USB_PIPE3;
                R_USB_GetPipeInfo( &ctrl, &info );
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```



## 5. コールバック関数 (RTOS のみ)

USB ドライバは、USB イベントが完了するとコールバック関数をコールします。コールバック関数は、ユーザアプリケーションプログラムとしてユーザが作成し、R\_USB\_Callback 関数を使って USB ドライバにそのコールバック関数を登録する必要があります。

USB ドライバに登録するコールバック関数は、以下に示す引数および戻り値をサポートしてください。

```
引数      :   usb_ctrl_t      *p_ctrl      // usb_ctrl_t 構造体領域へのポインタ
           :   rtos_task_id_t  task_id;    // USB イベントが完了したタスク ID
           :   uint8_t         is_request  // クラスリクエスト受信フラグ(USB_ON / USB_OFF)
戻り値    :   void           // なし
```

### [Note]

- (1). 引数(p\_ctrl)には、USB 完了イベントのほか、そのイベントに応じた各種情報が USB ドライバによって設定されています。必ず、リアルタイム OS の API 等を使ってアプリケーション用タスクへ当該引数の情報を通知してください。
- (2). 引数(p\_ctrl)のメンバ event が以下の場合、その event に関連する API をコールしたアプリケーションタスクのタスク ID が、引数(task\_id)に設定されます。その他の場合、引数(task\_id)には USB\_NULL が設定されます。
  - a. USB\_STS\_READ\_COMPLETE
  - b. USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE
  - c. USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE (Note a)
  - d. USB\_STS\_SUSPEND (Note b)
  - e. USB\_STS\_RESUME (Note b)
  - f. USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE

### Note:

- a. USB Peripheral モードで、ノーデータステータスステージをサポートするリクエストを受信した時、引数(task\_id)には USB\_NULL が設定されます。
- b. USB Peripheral モードの場合、引数(task\_id)には USB\_NULL が設定されます。
- (3). USB Peripheral モードで、クラスリクエストを受信した場合、引数(is\_request)には USB\_ON が設定されます。その他の場合、USB\_OFF が設定されます。引数(is\_request)が USB\_ON の時、引数(p\_ctrl)のメンバ setup には、そのクラスリクエストに関する情報が設定されています。

### 記述例)

```
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    /* リアルタイム OS の API を使って USB イベントの情報をアプリケーションタスクに通知 */
    USB_APL_SND_MSG(ID_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}
```

## 6. R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値 / USB 完了イベントの取得

### (1). Non-OS

R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値を「6. R\_USB\_GetEvent関数の戻り値 / USB完了イベント」に示します。アプリケーションプログラムでは R\_USB\_GetEvent 関数からの戻り値をトリガにして、各戻り値に対応したプログラムを記述してください。

### (2). RTOS

USB イベントが完了すると USB ドライバから R\_USB\_Callback 関数により登録されたコールバック関数がコールされます。完了した USB イベント情報は、このコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体へのポインタ)のメンバ event に設定されています。アプリケーションプログラムでは、必ず、このコールバック関数を定義し、そのコールバック関数内で RTOS がサポートする API 等を使ってアプリケーションタスクに対し完了した USB イベントを通知してください。

Table 6-1 R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値 / USB 完了イベント

| 戻り値                      | 内容   | Host | Peri |
|--------------------------|--|------|------|
| USB_STS_DEFAULT          | USB デバイスが DEFAULT ステートに遷移した。                   | ×    | ○    |
| USB_STS_CONFIGURED       | USB デバイスが CONFIGURED ステートに遷移した。                | ○    | ○    |
| USB_STS_SUSPEND          | USB デバイスが SUSPEND 状態に遷移した。                     | ×    | ○    |
| USB_STS_RESUME           | USB デバイスが SUSPEND 状態から復帰した                     | ○    | ○    |
| USB_STS_DETACH           | USB デバイスが USB Host から DETACH された。              | ○    | ○    |
| USB_STS_REQUEST          | USB デバイスが USB リクエスト(Setup)を受信した。               | ×    | ○    |
| USB_STS_REQUEST_COMPLETE | USB リクエストデータの送受信が完了し、ステータスステージに遷移した。           | ○    | ○    |
| USB_STS_READ_COMPLETE    | USB データリード処理が完了した。                             | ○    | ○    |
| USB_STS_WRITE_COMPLETE   | USB データライト処理が完了した。                             | ○    | ○    |
| USB_STS_BC               | Battery Charging 機能をサポートした USB デバイスのアタッチを検出した。 | ○    | ×    |
| USB_STS_OVERCURRENT      | オーバーカレントを検出した。                                 | ○    | ×    |
| USB_STS_NOT_SUPPORT      | サポート対象外の USB デバイスが接続された。                       | ○    | ×    |
| USB_STS_NONE             | USB 関連のイベントが無い状態。                              | ○    | ○    |

○:サポート ×:非サポート

### 6.1 USB\_STS\_DEFAULT

USB デバイスのデバイスステートが Default ステートに遷移した状態を表します。

### 6.2 USB\_STS\_CONFIGURED

USB デバイスのデバイスステートが Configured ステートに遷移した状態を表します。USB Host モードの場合、usb\_ctrl\_t 構造体の以下メンバにも情報が設定されます。

type : Configured 状態に遷移した USB デバイスのデバイスクラス種別 (USB Host モードのみ)

### 6.3 USB\_STS\_SUSPEND

USB デバイスのデバイスステートが SUSPEND ステートに遷移した状態を表します。

### 6.4 USB\_STS\_RESUME

SUSPEND 状態にある USB デバイスが RESUME 信号により SUSPEND 状態から復帰した状態を表します。

#### [Note]

USB Host モードの場合、HID デバイスからの RemoteWakeUp 信号により復帰した状態を表します。

## 6.5 USB\_STS\_DETACH

USB Host から USB デバイスが Detach された状態を表します。

## 6.6 USB\_STS\_REQUEST

USB デバイスが USB リクエスト(Setup)を受信した状態を表します。usb\_ctrl\_t 構造体の以下のメンバにも情報が設定されます。

setup : 受信した USB リクエスト情報(8 バイト)

[Note]

1. ノーデータコントロールステータスステージをサポートするリクエストを受信した状態で、R\_USB\_GetEvent 関数をコールしても戻り値 USB\_STS\_REQUEST は返されません。この場合の戻り値には USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE が返されます。(Non-OS の場合)
2. ノーデータコントロールステータスステージをサポートするリクエストを受信した場合、メンバ event には、USB\_STS\_REQUEST はセットされず、USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE がセットされます。(RTOS の場合)
3. メンバ setup に格納される USB リクエスト情報(8 バイト)については、「9.2. usb\_setup\_t 構造体」を参照してください。

## 6.7 USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE

コントロール転送のステータスステージが完了し、アイドルステージに遷移した状態を表します。このほか、usb\_ctrl\_t 構造体の以下メンバにも情報が設定されます。なお、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ setup には、直前のリクエスト情報が設定されています。

status : USB\_ACK / USB\_STALL のいずれかを設定

[Note]

ノーデータコントロールステータスステージをサポートするリクエストの場合、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ setup に受信した USB リクエスト情報(8 バイト)が設定されます。USB リクエスト情報(8 バイト)については、「9.2 usb\_setup\_t 構造体」を参照してください。

## 6.8 USB\_STS\_READ\_COMPLETE

R\_USB\_Read/R\_USB\_PipeRead 関数によるデータリードが完了した状態を表します。このほか、usb\_ctrl\_t 構造体の以下メンバにも情報が設定されます。

type : データリードが完了したデバイスクラス種別(R\_USB\_Read 関数使用時のみ設定)  
 size : リードしたデータサイズ  
 pipe : データリードが完了した PIPE 番号  
 status : リード完了エラー情報

[Note]

1. R\_USB\_PipeRead 関数の場合は、メンバ pipe にデータリードが完了した PIPE 番号(USB\_PIPE1 から USB\_PIPE9)が設定されます。なお、R\_USB\_Read 関数の場合、メンバ pipe には USB\_NULL が設定されます。
2. デバイスクラス種別については、「7. デバイスクラス種別」を参照してください。
3. メンバ status には、リード完了エラー情報が設定されます。このメンバに設定されるエラー情報は以下の通りです。

USB\_SUCCESS : データリード正常終了  
 USB\_ERR\_OVER : データ受信オーバー  
 USB\_ERR\_SHORT : データ受信ショート  
 USB\_ERR\_NG : データ受信失敗

- (1). 受信要求サイズが `MaxPacketSize` × `n` 未満であるにも関わらず `MaxPacketSize` × `n` バイトのデータを受信した場合に `USB_ERR_OVER` が設定されます。  
例えば、`MaxPacketSize` が 64 バイト、受信要求サイズに 510 バイト(`MaxPacketSize` × `n` 未満)を指定し、実際の受信データサイズが 512 バイト(`MaxPacketSize` × `n`)の場合に、`USB_ERR_OVER` が設定されます。
- (2). 受信要求サイズが `MaxPacketSize` × `n` 未満で、その受信要求サイズ未満のデータを受信した場合に `USB_ERR_SHORT` が設定されます。  
例えば、`MaxPacketSize` が 64 バイト、受信要求サイズに 510 バイトを指定し、実際の受信データサイズが 509 バイトの場合に `USB_ERR_SHORT` が設定されます。
- (3). `USB_SUCCESS` または `USB_ERR_SHORT` の場合、メンバ `size` にリードしたデータサイズが設定されます。

## 6.9 USB\_STS\_WRITE\_COMPLETE

`R_USB_Write` 関数によるデータライトが完了した状態を表します。このほか、`usb_ctrl_t` 構造体の以下メンバにも情報が設定されます。

`type` : データライトが完了したデバイスクラス種別(`R_USB_Write` 関数使用時のみ設定)  
`pipe` : データライトが完了した PIPE 番号  
`status` : ライト完了エラー情報

[Note]

1. `R_USB_Write` 関数の場合は、`usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` にクラスタイプ種別が設定され、メンバ `pipe` には `USB_NULL` が設定されます。
2. `R_USB_PipeWrite` 関数の場合は、メンバ `pipe` にデータライトが完了した PIPE 番号(`USB_PIPE1` から `USB_PIPE9`)が設定されます。なお、`R_USB_Write` 関数の場合、メンバ `pipe` には `USB_NULL` が設定されます。
3. デバイスクラス種別については、「7. デバイスクラス種別」を参照してください。
4. メンバ `status` には、ライト完了エラー情報が設定されます。このメンバに設定されるエラー情報は以下の通りです。

`USB_SUCCESS` : データライト正常終了  
`USB_ERR_NG` : データ送信失敗

## 6.10 USB\_STS\_BC

Battery Charging 機能をサポートする USB Host/USB デバイスが接続された状態を表します。このほか、`usb_ctrl_t` 構造体の以下メンバにも情報が設定されます。

## 6.11 USB\_STS\_OVERCURRENT

USB Host モード時、Overcurrent を検出した状態を表します。このほか、`usb_ctrl_t` 構造体の以下メンバにも情報が設定されます。

## 6.12 USB\_STS\_NOT\_SUPPORT

USB Host モード時、サポート対象外の USB デバイスが接続された状態を表します。

## 6.13 USB\_STS\_NONE (Non-OS のみ)

USB 関連のイベントが無い状態を表します。`usb_ctrl_t` 構造体の以下メンバにも情報が設定されます。

`status` : USB デバイスのステータス

## 7. デバイスクラス種別

usb\_ctrl\_t 構造体や usb\_info\_t 構造体のメンバ type に指定するデバイスクラス種別は以下のとおりです。お客様のシステムでサポートしているデバイスクラスを指定してください。

| デバイスクラス種別 | 内容  |
|-----------|---|
| USB_HCDC  | Host Communication Device Class                       |
| USB_HCDCC | Host Communication Device Class (Control Class)       |
| USB_HHID  | Host Human Interface Device Class                     |
| USB_HMSC  | Host Mass Storage Device Class                        |
| USB_PCDC  | Peripheral Communication Device Class                 |
| USB_PCDCC | Peripheral Communication Device Class (Control Class) |
| USB_PHID  | Peripheral Human Interface Device Class               |
| USB_PMSC  | Peripheral Mass Storage Device Class                  |
| USB_HVND  | Host Vendor Class                                     |
| USB_PVND  | Peripheral Vendor Class                               |

### [Note]

1. Host Communication Device Class の場合で、Bulk 転送によるデータ通信を行う場合は、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ type に対し USB\_HCDC を指定し、Interrupt 転送によるデータ通信を行う場合は、メンバ type に対し USB\_HCDCC を指定してください。
2. Peripheral Communication Device Class の場合で、Bulk 転送によるデータ通信を行う場合は、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ type に対し USB\_PCDC を指定し、Interrupt 転送によるデータ通信を行う場合は、メンバ type に対し USB\_PCDCC を指定してください。

アプリケーションプログラムでは、USB\_HMSC、USB\_PMSC、USB\_HVND および USB\_PVND を usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ(type)には指定しないでください。

## 8. コンフィグレーション (r\_usb\_basic\_mini\_config.h)

### 8.1 USB Host/USB Peripheral モードの共通設定

USB Host / USB Peripheral モードのいずれの場合も下記の定義に対する指定を行ってください。

#### 1. USB 動作モード設定

USB モジュールの動作モード(Host / Peripheral)を USB\_CFG\_MODE 定義に対し指定してください。

##### (1). USB Host モードの場合

USB\_CFG\_MODE 定義に対し USB\_CFG\_HOST を指定してください。

```
#define USB_CFG_MODE USB_CFG_HOST
```

##### (2). USB Peripheral モードの場合

USB\_CFG\_MODE 定義に対し USB\_CFG\_PERI を指定してください。

```
#define USB_CFG_MODE USB_CFG_PERI
```

#### 2. 引数チェック設定

「4. API」に記載された各 API に対する引数チェックの実施/非実施を指定してください。

```
#define USB_CFG_PARAM_CHECKING USB_CFG_ENABLE // 引数チェック実施
#define USB_CFG_PARAM_CHECKING USB_CFG_DISABLE // 引数チェック非実施
```

#### 3. デバイスクラス設定

以下の定義のうち、お客様が使用する USB ドライバの定義を有効にしてください。なお、複数の定義を有効にすることはできません。有効にすることができる定義数は一つのみです。

```
#define USB_CFG_HCDC_USE // Host Communication Device Class
#define USB_CFG_HHID_USE // Host Human Interface Device Class
#define USB_CFG_HMSC_USE // Host Mass Storage Class
#define USB_CFG_HVNDR_USE // Host Vendor Class
#define USB_CFG_PCDC_USE // Peripheral Communication Device Class
#define USB_CFG_PHID_USE // Peripheral Human Interface Device Class
#define USB_CFG_PMSC_USE // Peripheral Mass Storage Class
#define USB_CFG_PVNDR_USE // Peripheral Vendor Class
```

#### 4. DTC 使用設定

DTC の使用/非使用を指定してください。

```
#define USB_CFG_DTC USB_CFG_ENABLE // DTC 使用
#define USB_CFG_DTC USB_CFG_DISABLE // DTC 非使用
```

#### [Note]

USB\_CFG\_DTC 定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定した場合、下記5の USB\_CFG\_DMA 定義に対しては必ず USB\_CFG\_DISABLE を指定してください。

#### 5. DMA 使用設定

DMA の使用/非使用を指定してください。

```
#define USB_CFG_DMA USB_CFG_ENABLE // DMA 使用
#define USB_CFG_DMA USB_CFG_DISABLE // DMA 非使用
```

#### [Note]

- (1). RX111, RX113 をご使用の場合、必ず USB\_CFG\_DISABLE を指定してください。
- (2). USB\_CFG\_DMA 定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定した場合、上記4の USB\_CFG\_DTC 定義に対しては必ず USB\_CFG\_DISABLE を指定してください。

- (3). USB\_CFG\_DMA 定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定した場合、下記6の定義において DMA Channel 番号を指定してください。

## 6. DMA Channel 設定

上記5の設定で USB\_CFG\_ENABLE を指定した場合、使用する DMA Channel 番号を指定してください。

```
#define    USB_CFG_USB0_DMA_TX    DMA Channel 番号    // USB0 モジュール用送信設定
#define    USB_CFG_USB0_DMA_RX    DMA Channel 番号    // USB0 モジュール用受信設定
```

### [Note]

- (1). DMA Channel 番号には、USB\_CFG\_CH0 から USB\_CFG\_CH3 を指定してください。なお、同じ DMA Channel 番号は指定しないでください。
- (2). DMA 転送を使用しない場合は、DMA Channel 番号に USB\_CFG\_NOUSE を指定してください。
- (3). USB Host Mass Storage Class の場合、必ず DMA 送受信に異なる DMA Channel 番号を指定してください。

指定例を以下に示します。

- a. USB データ送受信に DMA を使用する場合

```
#define    USB_CFG_USB0_DMA_TX    USB_CFG_CH0
#define    USB_CFG_USB0_DMA_RX    USB_CFG_CH3
```

### [Note]

USB PIPE は、USB PIPE1 と USB PIPE2 を使用してください。

- b. データ送信用に DMA を使用し、データ受信用には DMA を使用しない場合

```
#define    USB_CFG_USB0_DMA_TX    USB_CFG_CH1
```

### [Note]

送信用 USB PIPE(DMA 転送用)には、USB PIPE1/USB PIPE2 のいずれかを使用し、受信用 USB PIPE には USB PIPE3/USB PIPE4/USB PIPE5 のいずれかを使用してください。

## 7. Battery Charging(BC)機能設定

以下の定義に対し Battery Charging 機能の有効/無効を設定してください。Battery Charging 機能を使用する場合は、以下の定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定してください。

```
#define    USB_CFG_BC    USB_CFG_ENABLE    // BC 機能を使用する
#define    USB_CFG_BC    USB_CFG_DISABLE    // BC 機能を使用しない。
```

## 8. 割り込み優先レベル設定

USB に関連する割り込みの割り込み優先レベルを USB\_CFG\_INTERRUPT\_PRIORITY に対し指定してください。

```
#define    USB_CFG_INTERRUPT_PRIORITY    3    // 1(low) – 15(high)
```

## 9. USB レギュレータ設定

RX231 がサポートしている USB レギュレータ機能を使用するか、または使用しないかの設定を下記の定義に対し行ってください。

```
#define    USB_CFG_REGULATOR    USB_CFG_ENABLE    // USB レギュレータ使用
#define    USB_CFG_REGULATOR    USB_CFG_DISABLE    // USB レギュレータ非使用
```

### [Note]

RX231 以外の MCU をご使用の場合は、この定義は無視されます。

## 8.2 USB Host モードの場合

USB モジュールを USB Host として動作させる場合は、ご使用のシステムに合わせて以下の定義を指定してください。

### 1. USB Host 用電源 IC 設定

ご使用の USB Host 用電源 IC の VBUS 出力が Low アサートか High アサートかを設定してください。Low アサートの場合は、以下の定義に対し USB\_CFG\_LOW を指定し、High アサートの場合は、以下の定義に対し USB\_CFG\_HIGH を指定してください。

```
#define USB_CFG_VBUS USB_CFG_HIGH // High アサート
#define USB_CFG_VBUS USB_CFG_LOW // Low アサート
```

### 2. Battery Charging(BC)機能使用時 USB ポート動作設定

以下の定義に対し、Dedicated Charging Port(DCP)の有効/無効を設定してください。BC 機能を Dedicated Charging Port(DCP)として機能させる場合、以下の定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定してください。USB\_CFG\_DISABLE を指定した場合は、BC 機能は Charging Downstream Port(CDP)として機能します。

```
#define USB_CFG_DCP USB_CFG_ENABLE // DCP 有効
#define USB_CFG_DCP USB_CFG_DISABLE // DCP 無効
```

#### [Note]

この定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定する場合は、上記の USB\_CFG\_BC 定義に対して USB\_CFG\_ENABLE を指定してください。

### 3. Compliance Test モード設定

以下の定義に対し USB Embedded Host の Compliance Test 対応の有効/無効を指定してください。Compliance Test 実行時は、以下の定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定してください。Compliance Test 実行時以外は、以下の定義に対し USB\_CFG\_DISABLE を指定してください。

```
#define USB_CFG_COMPLIANCE USB_CFG_ENABLE // Compliance Test 対応
#define USB_CFG_COMPLIANCE USB_CFG_DISABLE // Compliance Test 非対応
```

### 4. Target Peripheral List (TPL)設定

以下の定義に対し接続する USB デバイス数および USB デバイスの VID, PID のセットを指定してください。TPL の設定方法については、「[3.6. ターゲットペリフェラルリスト\(TPL\)の設定方法](#)」を参照してください。

```
#define USB_CFG_TPLCNT 接続する USB デバイス数を設定
#define USB_CFG_TPL 接続する USB デバイスの VID と PID のセットを設定
```

## 8.3 USB Peripheral モードの場合

USB モジュールを USB Peripheral として動作させる場合、ご使用のシステムに合わせて以下の定義を設定してください。

### 1. リクエスト通知設定

USB ドライバが SET\_INTERFACE、SET\_FEATURE/CLEAR\_FEATURE リクエストの受信をアプリケーションプログラムに通知するかどうかを指定してください。

```
#define USB_CFG_REQUEST USB_CFG_ENABLE // 通知
#define USB_CFG_REQUEST USB_CFG_DISABLE // 非通知
```

#### [Note]

SET\_FEATURE/CLEAR\_FEATURE リクエストの場合、Feature Selector(wValue)が DEVICE\_REMOTE\_WAKEUP の場合のみ通知されます。



## 8.4 その他の定義

r\_usb\_basic\_mini\_config.hには、上記のほか、下記定義も記載されています。これらの定義に対しては推奨値が設定されているため、変更の必要が生じた時のみ変更してください。

### 1. DBLB ビット設定

USB モジュールのパイプコンフィグレーションレジスタ(PIPECFG)に DBLB ビットのセット/クリア指定を以下の定義により行います。

```
#define      USB_CFG_DBLB      USB_CFG_DBLBON      // DBLB ビットをセット
#define      USB_CFG_DBLB      USB_CFG_DBLBOFF     // DBLB ビットをクリア
```

#### [Note]

- (1). 上記の DBLB ビットの設定は、PIPE1 から PIPE5 に対して行われます。したがって、このコンフィグレーションでは、これらのビットに対するパイプ固有の設定を行うことはできません。
- (2). パイプコンフィグレーションレジスタ(PIPECFG)の詳細については、MCU のハードウェアマニュアルを参照してください。

## 9. 構造体

アプリケーションプログラムで使用する構造体について説明します。

### 9.1 usb\_ctrl\_t 構造体

usb\_ctrl\_t 構造体は、USB データ通信等で使用される構造体です。

```
typedef struct usb_ctrl {
    uint8_t      pipe;          /* Note 1 */
    uint8_t      type;          /* Note 2 */
    uint16_t     status;        /* Note 3 */
    uint32_t     size;          /* Note 4 */
    usb_setup_t  setup;         /* Note 5 */
    void         *p_data        /* Note 6 */
} usb_ctrl_t;
```

[Note]

1. メンバ(pipe)は、USB モジュールの PIPE 番号を指定するために使用されます。R\_USB\_PipeRead 関数や R\_USB\_PipeWrite 関数を使用する場合の PIPE 番号指定等で使用されます。
2. メンバ(type)は、デバイスクラス種別等を指定するために使用されます。
3. メンバ(status)には、USB デバイスのステートまたは USB リクエストコマンドの結果が格納されます。USB ドライバがこのメンバに対する設定を行いますので、アプリケーションプログラムでは usb\_ctrl\_t 構造体領域への初期化処理およびベンダクラスリクエストの ACK/STALL 応答処理を除いて、このメンバに対する書き込みは行わないでください。なお、ベンダクラスリクエストのステータスステージ処理については、「10.2.3 ステータスステージ処理」を参照してください。
4. メンバ(size)は、リードしたデータサイズを設定するために使用されます。USB ドライバがこのメンバに対して設定を行いますので、アプリケーションプログラムではこのメンバに対する書き込みは行わないでください。
5. メンバ(setup)は、クラスリクエストに関する情報を設定するために使用されます。
6. メンバ(p\_data)は、上記以外の情報を設定するために使用されます。

### 9.2 usb\_setup\_t 構造体

usb\_setup\_t 構造体は、USB クラスリクエストの送受信を行う場合に使用される構造体です。USB デバイスに対しクラスリクエストを送信する場合(USB Host モード時)は、usb\_setup\_t 構造体の各メンバに対し送信するクラスリクエスト情報を設定し、USB Host からのクラスリクエスト情報を取得する場合(USB Peripheral モード時)は、usb\_setup\_t 構造体の各メンバを参照します。

```
typedef struct usb_setup {
    uint16_t     type           /* Note 1 */
    uint16_t     value;        /* Note 2 */
    uint16_t     index;        /* Note 3 */
    uint16_t     length;       /* Note 4 */
} usb_setup_t;
```

[Note]

1. USB Host モード時、メンバ(type)に設定した値が USBREQ レジスタに設定され、USB Peripheral モード時、USBREQ レジスタの値がメンバ(type)に設定されます。
2. USB Host モード時、メンバ(value)に設定した値が USBVAL レジスタに設定され、USB Peripheral モード時、USBVAL レジスタの値がメンバ(value)に設定されます。
3. USB Host モード時、メンバ(index)に設定した値が USBINDX レジスタに設定され、USB Peripheral モード時、USBINDX レジスタの値がメンバ(index)に設定されます。
4. USB Host モード時、メンバ(length)に設定した値が USBLENG レジスタに設定され、USB Peripheral モード時、USBLENG レジスタの値がメンバ(length)に設定されます。

5. USBREQ, USBVAL, USBINDX および USBLENG レジスタについては MCU のユーザーズマニュアルを参照してください。

### 9.3 usb\_cfg\_t 構造体

usb\_cfg\_t 構造体は、使用する USB モジュールを USB Host として使用するかまたは USB Peripheral として使用するかの設定や USB スピードの設定等の情報を登録するための構造体です。Table4-1にある API のうち R\_USB\_Open 関数のみで使用されます。

```
typedef struct usb_cfg {
    uint8_t          usb_mode;           /* Note 1 */
    uint8_t          usb_speed;         /* Note 2 */
    usb_descriptor_t *p_usb_reg;        /* Note 3 */
} usb_cfg_t;
```

#### [Note]

1. USB モジュールを USB Host として使用するか、または USB Peripheral として使用するかをこのメンバ(usb\_mode)に指定してください。USB Host を指定する場合は"USB\_HOST"を、USB Peripheral を指定する場合は"USB\_PERI"をこのメンバに指定してください。
2. USB スピードを指定してください。Full-speed を指定するときは"USB\_FS"を、Low-speed を指定するときは"USB\_LS"を指定してください。上記1で、"USB\_HOST"を指定した場合、このメンバに対する指定を行ってもその指定は無視されます。
3. このメンバ(p\_usb\_reg)には USB デバイスの usb\_descriptor\_t 型のポインタを指定してください。usb\_descriptor\_t 型については、「9.4. usb\_descriptor\_t 構造体」を参照してください。なお、このメンバに対する指定は USB Peripheral モードの場合にのみ行ってください。上記1で、"USB\_HOST"を指定した場合、このメンバに対する指定を行ってもその指定は無視されます。

### 9.4 usb\_descriptor\_t 構造体

usb\_descriptor\_t 構造体は、Device Descriptor や Configuration Descriptor 等の Descriptor 情報を設定するための構造体です。この構造体に設定した Descriptor 情報は、USB Host との Enumeration 時にスタンダードリクエストの応答データとして USB Host に送信されます。この構造体は、R\_USB\_Open 関数の引数に設定されます。

```
typedef struct usb_descriptor {
    uint8_t          *p_device;         /* Note 1 */
    uint8_t          *p_config_f;      /* Note 2 */
    uint8_t          **pp_string;      /* Note 3 */
    uint8_t          num_string;        /* Note 4 */
} usb_descriptor_t;
```

#### [Note]

1. メンバ(p\_device)には、Device Descriptor を記載した領域の先頭アドレスを指定してください。
2. メンバ(p\_config\_f)には、Full-speed 用 Configuration Descriptor を記載した領域の先頭アドレスを指定してください。
3. メンバ(pp\_string)には、String Descriptor テーブルの先頭アドレスを指定してください。String Descriptor テーブル内には各 String Descriptor を記載した領域の先頭アドレスを指定してください。

```
usb_descriptor_t usb_descriptor =
{
    smp_device,
    smp_config_f,
    smp_string,
    3,
};
```

4. メンバ(num\_string)には、String Descriptor テーブルに登録した String Descriptor 数を指定してください。

## 9.5 usb\_pipe\_t 構造体

usb\_pipe\_t 構造体には、USB PIPE(PIPE1 から PIPE9)に関する情報が USB ドライバによって設定されます。本構造体に設定された PIPE 情報の参照は、R\_USB\_GetPipeInfo 関数を使用してください。

```
typedef struct usb_pipe {
    uint8_t      ep;           /* Note 1 */
    uint8_t      type;        /* Note 2 */
    uint16_t     mxps;        /* Note 3 */
} usb_pipe_t;
```

### [Note]

1. メンバ(ep)には、Endpoint 番号が設定されます。なお、最上位ビットには転送方向(IN/OUT)が設定されます。最上位ビットが"1"の場合は IN 方向、"0"の場合は OUT 方向を表しています。
2. メンバ(type)には、転送タイプ(Bulk/Interrupt)が設定されます。Bulk 転送の場合は、"USB\_BULK"が設定され、Interrupt 転送の場合は、"USB\_INT"が設定されます。
3. メンバ(mxps)には、マックスパケットサイズが設定されます。

## 9.6 usb\_info\_t 構造体

R\_USB\_GetInformation 関数をコールすることにより、usb\_info\_t 構造体には、USB デバイスに関する以下の情報が設定されます。

```
typedef struct usb_info {
    uint8_t      type;        /* Note 1 */
    uint8_t      speed;      /* Note 2 */
    uint8_t      status;     /* Note 3 */
    uint8_t      port;       /* Note 4 */
} usb_info_t;
```

### [Note]

1. USB Host モード時、メンバ(type)には、接続されている USB デバイスのデバイスクラス種別が設定されます。なお、USB Peripheral モード時のメンバ(type)にはサポートしているデバイスクラス種別が設定されます。デバイスクラス種別については、「7. デバイスクラス種別」を参照してください。(PCDC の場合、USB\_PCDC が設定されます。)
2. メンバ(speed)には、USB スピード(USB\_FS / USB\_LS)が設定されます。USB Host モード時、USB デバイスが接続されていない場合は、USB\_NOT\_CONNECT が設定されます。
3. メンバ(status)には、USB デバイスの以下の状態が設定されます。

```
USB_STS_DEFAULT      : Default 状態
USB_STS_ADDRESS      : Address 状態
USB_STS_CONFIGURED   : Configured 状態
USB_STS_SUSPEND      : Suspend 状態
USB_STS_DETACH       : Detach 状態
```

4. メンバ(port)には、接続先の Battery Charging(BC)機能に関する以下の情報が設定されます。

```
USB_SDP      : Standard Downstream Port
USB_CDP      : Charging Downstream Port
USB_DCP      : Dedicated Charging Port (USB Peripheral のみ)
```

## 9.7 usb\_compliance\_t 構造体

USB Compliance Test 実施時に使用される構造体です。この構造体には、USB に関する以下の情報が設定されます。

```
typedef struct usb_compliance {
    usb_ct_status_t    status;        /* Note 1 */
    uint16_t           vid;          /* Note 2 */
    uint16_t           pid;          /* Note 3 */
} usb_compliance_t;
```

### [Note]

1. メンバ status には、接続した USB デバイスの以下の状態が設定されます。

|                  |   |                                |
|------------------|---|--------------------------------|
| USB_CT_ATTACH    | : | USB デバイスのアタッチを検出               |
| USB_CT_DETACH    | : | USB デバイスのデタッチを検出               |
| USB_CT_TPL       | : | TPL に記載された USB デバイスのアタッチを検出    |
| USB_CT_NOTTPL    | : | TPL に記載されていない USB デバイスのアタッチを検出 |
| USB_CT_OVRCUR    | : | OverCurrent を検出                |
| USB_CT_NORES     | : | Control Read 転送に対する応答がない       |
| USB_CT_SETUP_ERR | : | Setup Transaction Error が発生    |

2. メンバ vid には、接続した USB デバイスの Vendor ID が設定されます。
3. メンバ pid には、接続した USB デバイスの Product ID が設定されます。

## 10. クラスリクエスト

この章では、USB クラスリクエストの処理方法について説明します。なお、標準リクエストは USB ドライバによって処理されますので、アプリケーションプログラム内での標準リクエストの対応は不要です。

### 10.1 USB Host モードの場合

#### 10.1.1 USB リクエスト(Setup)送信

R\_USB\_Write 関数をつかって USB デバイスに対し USB リクエストを送信します。以下に送信手順を示します。

1. `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `type` に `USB_REQUEST` を設定してください。
2. USB リクエスト(Setup:8 バイト)を `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `setup` の領域に設定してください。メンバ `setup` の設定内容については、「9.2 `usb_setup_t` 構造体」を参照してください。
3. コントロールライトデータステージをサポートするリクエストの場合は、送信データをバッファに格納してください。コントロールリードデータステージをサポートするリクエストの場合は、USB デバイスからの受信データを格納するバッファを確保してください。なお、バッファは自動変数(スタック)領域には確保しないでください。
4. `R_USB_Write` 関数の第 2 引数にデータバッファの先頭アドレスを指定し、第 3 引数にデータサイズを指定してください。なお、ノーデータコントロールステータスステージをサポートするリクエストの場合は、第 2 引数と第 3 引数に `USB_NULL` を指定してください。
5. `R_USB_Write` 関数をコールしてください。

#### 10.1.2 USB リクエスト完了

##### 1. Non-OS の場合

USB リクエストの完了は、`R_USB_GetEvent` 関数の戻り値(`USB_STS_REQUEST_COMPLETE`)から確認することができます。コントロールリードデータステージをサポートするリクエストの場合は、`R_USB_Write` 関数の第 2 引数で指定した領域に受信データが格納されています。

##### 2. RTOS

USB リクエストの完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(`usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `event:USB_STS_REQUEST_COMPLETE`)により確認することができます。コントロールリードデータステージをサポートするリクエストの場合は、`R_USB_Write` 関数の第 2 引数で指定した領域に受信データが格納されています。

USB リクエストの結果は `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `status` から確認できます。メンバ `status` には以下が設定されます。

| status    | 内容   |
|-----------|------|
| USB_ACK   | 正常終了 |
| USB_STALL | ストール |

#### 10.1.3 USB リクエスト処理記述例

##### 1. Non-OS の場合

```
void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while(1)
    {
        :
        switch( R_USB_GetEvent(&ctrl) )
        {
            /* ctrl.setup へのリクエスト設定処理 */

```

```

        :
        /* コントロールライトデータステージをサポートするリクエストの場合は、
           g_buf 領域へ送信データを設定 */
        :
        ctrl.type = USB_REQUEST;
        R_USB_Write(&ctrl, g_buf, size); /* USB リクエスト(Setup ステージ)送信 */
        break;
        case USB_STS_REQUEST_COMPLETE: /* USB リクエスト完了 */
        if(USB_ACK == ctrl.status) /* USB リクエスト結果確認 */
        {
            /* コントロールリードデータステージをサポートするリクエストの場合は、
               g_buf 領域に受信データが格納されています。 */
            :
        }
        break;
        :
    }
}
}

```

## 2. RTOS の場合

```

void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch(ctrl.event)
        {
            /* ctrl.setup へのリクエスト設定処理 */
            :
            /* コントロールライトデータステージをサポートするリクエストの場合は、
               g_buf 領域へ送信データを設定 */
            :
            ctrl.type = USB_REQUEST;
            R_USB_Write(&ctrl, g_buf, size); /* USB リクエスト(Setup ステージ)送信 */
            break;
            case USB_STS_REQUEST_COMPLETE: /* USB リクエスト完了 */
            if(USB_ACK == ctrl.status) /* USB リクエスト結果確認 */
            {
                /* コントロールリードデータステージをサポートするリクエストの場合は、
                   g_buf 領域に受信データが格納されています。 */
                :
            }
            break;
        }
    }
}
}
}

```

## 10.2 USB Peripheral モードの場合

### 10.2.1 USB リクエスト(Setup)

#### 1. Non-OS の場合

USB Host から送信される USB リクエスト(Setup)の受信は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値 (USB\_STS\_REQUEST)から確認することができます。受信した USB リクエスト(Setup:8 バイト)の内容は、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ setup の領域に格納されています。メンバ setup の設定内容については、「9.2 usb\_setup\_t構造体」を参照してください。

#### 2. RTOS の場合

USB Host から送信される USB リクエスト(Setup)の受信は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event: USB\_STS\_REQUEST)により確認することができます。受信した USB リクエスト(Setup:8 バイト)の内容は、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ setup の領域に格納されています。メンバ setup の設定内容については、「9.2 usb\_setup\_t構造体」を参照してください。

#### [Note]

ノーデータステータスステージをサポートするリクエストを受信した時の USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event)には、USB\_STS\_REQUEST ではなく USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE が設定されていますのでご注意ください。

### 10.2.2 USB リクエストデータ

データステージのデータを受信する場合は、R\_USB\_Read 関数を使用し、データを USB Host へ送信する場合は、R\_USB\_Write 関数を使用します。以下に受信手順および送信手順を示します。

#### 1. 受信手順

- (1). usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ type に USB\_REQUEST を設定してください。
- (2). R\_USB\_Read 関数の第 2 引数に受信データを格納する領域へのポインタを、第 3 引数に要求データサイズを指定してください。
- (3). R\_USB\_Read 関数をコールしてください。

#### [Note]

- (1). リクエストデータの受信完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値 USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE から確認できます。(Non-OS の場合)
- (2). リクエストデータの受信完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event: USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE)により確認できます。(RTOS の場合)

#### 2. 送信手順

- (1). usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ type に USB\_REQUEST を設定してください。
- (2). データステージのデータをバッファに格納してください。R\_USB\_Write 関数の第 2 引数にそのバッファの先頭アドレスを指定し、第 3 引数に送信データサイズを指定してください。
- (3). R\_USB\_Write 関数をコールしてください。

#### [Note]

- (1). リクエストデータの送信完了は、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値 USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE から確認できます。(Non-OS の場合)
- (2). リクエストデータの送信完了は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event: USB\_STS\_REQUEST\_COMPLETE)により確認できます。(RTOS の場合)



### 10.2.3 ステータスステージ処理

以下の場合、本ドライバは受信したクラスリクエストに対するステータスステージの処理を行いません。アプリケーションプログラムからクラスリクエストに対するステータスステージの処理を行う必要があります。ステータスステージの処理方法については、「**10.2.4 USBリクエスト処理記述例**」を参照してください。

- (1). ノーデータコントロールステータスステージをサポートするクラスリクエストに **ACK** 応答する場合
- (2). クラスリクエストに **STALL** 応答する場合

#### [Note]

データステージをサポートするクラスリクエストの場合、アプリケーションプログラムによってデータステージ処理が行われた後、**USB** ドライバによってステータスステージの処理が行われます。

### 10.2.4 USB リクエスト処理記述例

#### 1. コントロールリードデータステージをサポートするリクエストの場合

##### (1). Non-OS の場合

```
void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_REQUEST: /* USB リクエスト受信 */
                /* ctrl.setup の解析処理 */
                :
                /* データ設定処理 */
                :
                ctrl.type = USB_REQUEST;
                R_USB_Write(&ctrl, g_buf, size); /* データ(データステージ)送信要求 */
                break;
            case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
                :
                break;
            :
        }
    }
}
```

##### (2). RTOS の場合

```
void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
```

```

        :
    case USB_REQUEST: /* USB リクエスト受信 */
        /* ctrl.setup の解析処理 */
        :
        /* データ設定処理 */
        :
        ctrl.type = USB_REQUEST;
        R_USB_Write(&ctrl, g_buf, size); /* データ(データステージ)送信要求 */
    break;
    case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
        :
    break;
        :
    }
}
}

```

## 2. コントロールライトデータステージをサポートするリクエストの場合

### (1). Non-OS の場合

```

void usr_application (void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_REQUEST: /* USB リクエスト受信 */
                /* ctrl.setup の解析処理 */
                :
                ctrl.type = USB_REQUEST;
                R_USB_Read(&ctrl, g_buf, size); /* データ(データステージ)受信要求 */
            break;
            case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
                :
            break;
                :
        }
    }
}

```

### (2). RTOS の場合

```

void usr_application (void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_REQUEST: /* USB リクエスト受信 */
                /* ctrl.setup の解析処理 */
                :
        }
    }
}

```

```

        ctrl.type = USB_REQUEST;
        R_USB_Read(&ctrl, g_buf, size); /* データ(データステージ)受信要求 */
        break;
        case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
            :
        break;
        :
    }
}
}

```

### 3. ノーデータコントロールステータスステージをサポートするリクエストの場合

#### (1). ACK 応答の場合

##### a. Non-OS の場合

```

void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch( R_USB_GetEvent( &ctrl ) )
        {
            :
            case USB_STS_REQUEST:
                /* ctrl.setup の解析処理 */
                :
                ctrl.type = USB_REQUEST;
                ctrl.status = USB_ACK;
                R_USB_Write(&ctrl, (uint8_t *)USB_NULL, (uint32_t)USB_NULL);
                break;
            case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
                :
                break;
            :
        }
    }
}

```

##### b. RTOS の場合

```

void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_STS_REQUEST:
                /* ctrl.setup の解析処理 */
                :
                ctrl.type = USB_REQUEST;
                ctrl.status = USB_ACK;
                R_USB_Write(&ctrl, (uint8_t *)USB_NULL, (uint32_t)USB_NULL);
                break;
        }
    }
}

```

```

        case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
            :
            break;
        :
    }
}

```

## (2). STALL 応答の場合

## a. Non-OS の場合

```

void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    :
    while (1)
    {
        switch( R_USB_GetEvent( &ctrl ) )
        {
            :
            case USB_STS_REQUEST:
                /* ctrl.setup の解析処理 */
                :
                ctrl.type = USB_REQUEST;
                ctrl.status = USB_STALL;
                R_USB_Write(&ctrl, (uint8_t *)USB_NULL, (uint32_t)USB_NULL);
            break;
            case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
                :
            break;
            :
        }
    }
}

```

## b. RTOS の場合

```

void usr_application (void)
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t **)&p_mess);
        ctrl = *p_mess;
        switch (ctrl.event)
        {
            :
            case USB_STS_REQUEST:
                /* ctrl.setup の解析処理 */
                :
                ctrl.type = USB_REQUEST;
                ctrl.status = USB_STALL;
                R_USB_Write(&ctrl, (uint8_t *)USB_NULL, (uint32_t)USB_NULL);
            break;
            case USB_STS_REQUEST_COMPLETE:
                :
            break;
            :
        }
    }
}

```

```
}  
}
```

## 11. DMA/DTC 転送

### 11.1 基本仕様

USB-BASIC-FW FIT モジュールのDMA/DTC 転送サンプルプログラムの仕様を以下に示します。DMA/DTC 転送が可能な PIPE 番号は PIPE1 と PIPE2 です。Table11-1に DMA/DTC 設定仕様を示します。

Table11-1 DMA/DTC Setting Specifications

| 説明             | 備考   |
|----------------|--|
| 使用 FIFO ポート    | D0FIFO ポート、D1FIFO ポート                                    |
| 転送モード          | ブロック転送モード  |
| チェイン転送         | 禁止   |
| アドレスモード        | フルアドレスモード  |
| リードスキップ        | 禁止   |
| アクセスビット幅 (MBW) | 2 バイト転送 : 16 ビット幅  |
| USB 転送タイプ      | BULK 転送  |
| 転送終了           | 受信方向 : BRDY 割り込み<br>送信方向 : D0FIFO/D1FIFO 割り込み, BEMP 割り込み |

[Note]

本ドライバは DMA 転送と DTC 転送を同時に使用することはできません。

### 11.2 注意事項

#### 11.2.1 DTC 転送について

DTC 転送を行う場合、「RX Family DTC モジュール」アプリケーションノート(Document No.R01AN1819)内の「R\_DTC\_Open」の章に記載された「Special Notes」を参照してください。

#### 11.2.2 データ受信バッファ領域のサイズについて

受信したデータを格納するバッファは MaxPacketSize×n 倍以上の領域を確保してください。

#### 11.2.3 USB PIPE について

DMA/DTC 転送で使用される USB PIPE は PIPE1 と PIPE2 のみです。DMA/DTC 転送用に PIPE1 と PIPE2 以外の USB PIPE を指定した場合、DMA/DTC によるデータ転送は行われません。

なお、DMA/DTC 転送と CPU 転送を組み合わせるデータ転送を行う場合、DMA/DTC 転送には、PIPE1/PIPE2 を指定し、CPU 転送には、PIPE3/PIPE4/PIPE5 を指定してください。

[Note]

USB PIPE は、各デバイスクラスのコンフィグレーションファイルで指定してください。

## 12. 注意事項

### 12.1 Vendor ID について

Device Descriptor に記載する Vendor ID は、必ずお客様用の Vendor ID をご使用いただきますようお願いいたします。

### 12.2 Compliance Test 対応について

USB Compliance Test では、LCD 等の表示機器に USB デバイスに関する情報を表示する必要があります。コンフィグレーションファイル(r\_usb\_basic\_mini\_config.h)内の USB\_CFG\_COMPLIANCE 定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定した時、USB ドライバは下記の関数(usb\_compliance\_disp)をコールします。アプリケーションプログラム内でこの関数を定義し、この関数内に USB デバイスに関する表示処理等を記述いただきますようお願いいたします。

関数名 : void usb\_compliance\_disp  
引数 : usb\_compliance\_t \* USB 情報を格納する構造体へのポインタ

#### [Note]

1. USB デバイスに関する情報を引数が示す領域に USB ドライバが設定し、usb\_compliance\_disp 関数をコールします。
2. usb\_compliance\_t 構造体については、「9.7 usb\_compliance\_t構造体」を参照してください。
3. r\_usb\_basic\_mini\_config.h 内の USB\_CFG\_COMPLIANCE 定義に対し USB\_CFG\_ENABLE を指定した時、TPL 定義に対し Vendor ID と Product ID の登録が必要です。TPL 定義については、「3.6 ターゲットペリフェラルリスト(TPL)の設定方法」を参照してください。
4. usb\_compliance\_disp 関数の参考プログラム例は、「14.1 usb\_compliance\_disp関数」を参照してください。

### 12.3 QE for USB について

QE for USB V.1.2.1 をご使用になる場合、以下のファイルをコピーしてください。

ファイル名 : qe\_usb\_firm\_setting.xml  
コピー元フォルダ : プロジェクトフォルダ¥src¥smc\_gen¥r\_usb\_basic\_mini¥utilities  
コピー先フォルダ : プロジェクトフォルダ

#### [Note]

"プロジェクトフォルダ"とは".cproject"および".project"ファイルが存在するフォルダを指しています。

### 12.4 BSP のコンフィグレーションについて

r\_bsp\_config.h ファイル内の以下の定義に対し、設定値を変更してください。

1. BSP\_CFG\_ISTACK\_BYTES 定義に対し、0x200 以上の値を指定してください。

## 12.5 RTOS

### 12.5.1 FreeRTOS

#### 1. タスク優先度

USB ドライバ用タスクに指定されている優先度は 8 から 11 です。アプリケーションタスクの優先度には 0 から 7 の値を指定してください。

#### 2. configMAX\_PRIORITIES 定義値について

FreeRTOS をご使用の場合、FreeRTOSConfig.h ファイル内に定義されている configMAX\_PRIORITIES 定義に対し 12 以上の値を指定してください。

### 12.5.2 RI600V4 (コンフィグレーションファイル作成)

RI600V4 を使用する場合、USB ドライバで使用する OS 資源を RI600V4 に登録するためコンフィグレーションファイルを作成する必要があります。以下の情報をもとにコンフィグレーションファイルを作成してください。コンフィグレーションファイルの作成方法については、RI600V4 ユーザーズマニュアルを参照してください。

#### 1. USB Peripheral 用定義

##### (1). タスク定義

|               |   |                     |
|---------------|---|---------------------|
| name          | : | ID_USB_RTOS_PCD_TSK |
| entry_address | : | usb_pstd_pcd_task() |
| stack_size    | : | 512                 |
| initial_start | : | OFF                 |
| exinf         | : | 0                   |

##### [Note]

このタスクの優先度には、アプリケーションタスクの優先度よりも高い優先度を指定してください。

##### (2). メールボックス定義

###### a. メールボックス 1

|               |   |                     |
|---------------|---|---------------------|
| name          | : | ID_USB_RTOS_PCD_MBX |
| wait_queue    | : | TA_FIFO             |
| message_queue | : | TA_MFIFO            |

###### b. メールボックス 2

|               |   |                         |
|---------------|---|-------------------------|
| name          | : | ID_USB_RTOS_PCD_SUB_MBX |
| wait_queue    | : | TA_FIFO                 |
| message_queue | : | TA_MFIFO                |



## 2. USB Host 用定義

### (1). タスク定義

#### a. タスク 1

```

name           : ID_USB_RTOS_HCD_TSK
entry_address  : usb_hstd_hcd_task()
stack_size     : 512
initial_start  : OFF
exinf          : 0

```

#### b. タスク 2

```

name           : ID_USB_RTOS_MGR_TSK
entry_address  : usb_hstd_mgr_task()
stack_size     : 512
initial_start  : OFF
exinf          : 0

```

#### [Note]

タスク優先度は、必ず以下の順番で指定してください。

|                     |               |
|---------------------|---------------|
| ID_USB_RTOS_HCD_TSK | High Priority |
| ID_USB_RTOS_MGR_TSK | ↓             |
| Application Task    | Low Priority  |

### (2). メールボックス定義

#### a. メールボックス 1

```

name           : ID_USB_RTOS_HCD_MBX
wait_queue     : TA_FIFO
message_queue  : TA_MFIFO

```

#### b. メールボックス 2

```

name           : ID_USB_RTOS_HCD_SUB_MBX
wait_queue     : TA_FIFO
message_queue  : TA_MFIFO

```

#### c. メールボックス 3

```

name           : ID_USB_RTOS_HCD_SUB_ADDR_MBX
wait_queue     : TA_FIFO
message_queue  : TA_MFIFO

```

#### d. メールボックス 4

```

name           : ID_USB_RTOS_MGR_MBX
wait_queue     : TA_FIFO
message_queue  : TA_MFIFO

```

#### e. メールボックス 5

```

name           : ID_USB_RTOS_CLS_MBX
wait_queue     : TA_FIFO
message_queue  : TA_MFIFO

```

## 3. USB Peripheral / USB Host 共通定義

### (1). システム定義

```

stack_size     : システムスタックサイズ
priority       : タスク優先度の最大値
system_IPL     : カーネル割り込みマスクレベル

```

```

message_pri      : 1
tic_deno        : 1
tic_num         : 1
context         : FPSW,ACC

```

## (2). システムクロック定義

```

timer           : ハードウェアタイマ
template        : テンプレートファイル
timer_clock     : PCLK の周波数
IPL             : 1 ~system.system_IPL

```

## (3). 固定長メモリプール定義

```

name            : ID_USB_RTOS_DRIVER_MPF
section         : BRI_HEAP
num_block       : 64
siz_block       : 64
wait_queue     : TA_TFIFO

```

## (4). 割り込みベクタ定義

## a. 割り込みベクタ 1

```

entry_address   : usbfs_usbi_isr() または usbhs_usbar_isr()
os_int          : YES

```

## b. 割り込みベクタ 2 (DMA 使用時)

```

entry_address   : r_dmaca_intdmac0i_isr()
                 r_dmaca_intdmac1i_isr()
                 r_dmaca_intdmac2i_isr()
                 r_dmaca_intdmac3i_isr()
                 r_dmaca_intdmac74i_isr()
os_int          : YES

```

## [Note]

entry\_address には、使用する DMA チャンネル番号に応じて、以下の割り込み関数を指定してください。例えば、r\_usb\_basic\_config.h ファイル内の USB\_CFG\_USB0\_DMA\_TX 定義に対し、USB\_CFG\_CH1 を指定している場合、entry\_address には、r\_dmaca\_intdmac1i\_isr を指定してください。

| DMA チャンネル番号  | 関数                       |
|--------------|--------------------------|
| DMA0         | r_dmaca_intdmac0i_isr()  |
| DMA1         | r_dmaca_intdmac1i_isr()  |
| DMA2         | r_dmaca_intdmac2i_isr()  |
| DMA3         | r_dmaca_intdmac3i_isr()  |
| DMA4 から DMA7 | r_dmaca_intdmac74i_isr() |

## c. 割り込みベクタ定義 3 (DTC 使用時)

```

entry_address   : usb_cpu_d0fifo_int_hand
                 usb_cpu_d1fifo_int_hand
os_int          : YES

```

## [Note]

entry\_address には、使用する PIPE に応じて以下の割り込み関数を指定してください。

| 使用 PIPE            | 関数                        |
|--------------------|---------------------------|
| PIPE1 (USB0 モジュール) | usb_cpu_d0fifo_int_hand() |
| PIPE2 (USB0 モジュール) | usb_cpu_d1fifo_int_hand() |

例えば、DTC 転送に USB0 モジュールの PIPE1 と PIPE2 を使用する場合、2 つの割り込みを定義してください。

記述例)

```
interrupt_vector[34] {
    entry_address    =    usb_cpu_d0fifo_int_hand();
    os_int           =    YES;
};

interrupt_vector[35] {
    entry_address    =    usb_cpu_d1fifo_int_hand();
    os_int           =    YES;
};
```

## 13. アプリケーションプログラムの作成方法

本章では、このドキュメントに記載された API を使ったアプリケーションプログラムの作成方法について説明します。なお、アプリケーションプログラムは、このドキュメントに記載された API を使ってアプリケーションプログラム開発を行ってください。

### 13.1 コンフィグレーション

お客様のシステムにあわせて"r\_config"フォルダ内にある各コンフィグレーションファイルの設定をお願いします。コンフィグレーションファイルの設定については、「8. コンフィグレーション (r\_usb\_basic\_mini\_config.h)」を参照してください。

### 13.2 Descriptor の作成

USB Peripheral モードの場合、お客様のシステムに合わせた Descriptor の作成が必要です。作成した Descriptor は、usb\_descriptor\_t 構造体の各メンバに登録してください。なお、USB Host モードの場合、Descriptor の作成は不要です。

### 13.3 アプリケーションプログラム作成

#### 13.3.1 インクルード

以下のファイルをアプリケーションプログラム内でインクルードしてください。

1. r\_usb\_basic\_mini\_if.h (必ずインクルードしてください。)
2. r\_usb\_xxxxx\_mini\_if.h (使用する USB デバイスクラスで用意されている I/F ファイルです。)
3. kernel\_id.h (RI600V4 使用時のみ)
4. Host Mass Storage Class 用のアプリケーションプログラムの場合、FAT 用のヘッダファイルをインクルードしてください。
5. その他、アプリケーションプログラム内で使用するドライバ関連のヘッダファイルをインクルードしてください。

#### 13.3.2 初期化処理

##### 1. USB 端子設定

USB コントローラを使用するためには、USB の入出力端子を設定する必要があります。以下に、設定が必要な USB 端子を示します。必要に応じて以下の端子に対する設定を行ってください。

Table13-1 USB Peripheral モード時の USB 入出力端子設定

| 端子名      | 入出力 | 機能            |
|----------|-----|---------------|
| USB_VBUS | 入力  | USB 用 VBUS 端子 |

Table13-2 USB Host モード時の USB 入出力端子設定

| 端子名         | 入出力 | 機能                |
|-------------|-----|-------------------|
| USB_VBUSEN  | 出力  | USB 用 VBUS 出力許可端子 |
| USB_OVRCURA | 入力  | USB 用オーバーカレント検出端子 |

[Note]

MCU のユーザーズマニュアルを参照し、ご使用のボードに合わせて端子設定を行ってください。

## 2. USB 関連初期化

R\_USB\_Open 関数をコールし、使用する USB モジュール(HW)および USB ドライバ(SW)の初期化を行ってください。

## 3. コールバック関数の作成および登録 (RTOS のみ)

R\_USB\_Callback 関数により登録するコールバック関数を作成してください。作成後、R\_USB\_Callback 関数を使って当該コールバック関数を USB ドライバに登録してください。

コールバック関数の引数には、USB 完了イベントのほか、そのイベントに応じた各種情報が USB ドライバによって設定されています。必ず、RTOS の API 等を使ってアプリケーション用タスクへ当該引数の情報を通知してください。

記述例)

```
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    /* リアルタイム OS の API 使って USB イベントの情報をアプリケーションタスクに通知 */
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}
```

### 13.3.3 Descriptor の作成 (USB Peripheral のみ)

USB Peripheral モードの場合は、お客様のシステムに応じた Descriptor を作成してください。Descriptor については「2.5 Descriptor」を参照してください。USB Host モードの場合は、Descriptor を作成する必要はありません。

### 13.3.4 メインルーチン / アプリケーションタスクの作成

#### 1. Non-OS

メインルーチンは、メインループ形式で記述してください。そのメインループ内では必ず R\_USB\_GetEvent 関数をコールしてください。USB 関連の完了イベントは、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値から取得できます。アプリケーションプログラムでは、戻り値をトリガに、各戻り値に応じたプログラムを記述してください。

[Note]

- R\_USB\_Read/R\_USB\_Write/R\_USB\_PipeRead/R\_USB\_PipeWrite 関数による USB データ通信は、R\_USB\_GetEvent 関数からの戻り値 USB\_STS\_CONFIGURED を確認した後で行ってください。
- Host Mass Storage クラスで、MSC デバイスに対するファイルアクセスを行う場合は FAT がサポートしている API をご使用ください。

#### 2. RTOS

アプリケーションプログラム用タスクは、ループ形式で記述してください。そのメインループ内では必ず コールバック関数から通知される情報(USB 完了イベントなど) を取得するための リアルタイム OS 用 API をコールしてください。アプリケーションタスクでは取得した USB 完了イベントをトリガにして、各 USB 完了イベントに応じたプログラムを記述してください。

[Note]

- USB デバイスが CONFIGURED 状態の時に、R\_USB\_Read / R\_USB\_Write / R\_USB\_PipeRead / R\_USB\_PipeWrite 関数による USB データ通信を行ってください。USB デバイスが CONFIGURED 状態かどうかの確認は、USB ドライバに登録したコールバック関数の引数 (usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ event:USB\_STS\_CONFIGURED) により確認することができます。
- Host Mass Storage クラスで、MSC デバイスに対するファイルアクセスを行う場合は FAT がサポートしている API をご使用ください。

### 13.3.5 リアルタイム OS への登録 (RTOS のみ)

#### 1. RI600V4 を使用している場合

コンフィグレーションファイルを作成してください。コンフィグレーションファイルについては、「12.5.2 **RI600V4 (コンフィグレーションファイル作成)**」を参照してください。

#### 2. RI600V4 以外のリアルタイム OS を使用している場合

以下をリアルタイム OS に登録してください。

- (1). アプリケーションプログラムタスク
- (2). アプリケーションタスクやコールバック関数で使用しているリアルタイム OS の機能

#### [Note]

アプリケーションプログラムタスクの優先度は、7 以下の優先度値を指定してください。

### 13.3.6 アプリケーションプログラム記述例

#### 1. Non-OS

```
#include "r_usb_basic_mini_if.h"
#include "r_usb_pcdc_mini_if.h"

void      usb_peri_application( void )
{
    usb_ctrl_t  ctrl;
    usb_cfg_t   cfg;

    /* USB 端子設定 */
    usb_pin_setting();

    /* 初期化処理 */
    cfg.usb_mode = USB_PERI; /* USB Host か USB Peri かを指定 */
    cfg.p_usb_reg = &smp_descriptor; /* Descriptor テーブルの先頭アドレスを指定 */
    R_USB_Open( &ctrl, &cfg );

    /* メインルーチン */
    while(1)
    {
        switch( R_USB_GetEvent( &ctrl ) )
        {
            case USB_STS_CONFIGURED:
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                ctrl.type = USB_PCDC;
                R_USB_Read( &ctrl, g_buf, 64 );
                break;
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                ctrl.type = USB_PCDC;
                R_USB_Write( &ctrl, g_buf, ctrl.size );
                break;
            default:
                break;
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
#include "r_usb_basic_if.h"
#include "r_usb_pcdc_if.h"

/* コールバック関数 */
void usb_apl_callback(usb_ctrl_t *p_ctrl, rtos_task_id_t task_id, uint8_t is_request)
{
    /* USB 完了イベントをアプリケーションプログラム用タスクへ通知 */
    USB_APL_SND_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)p_ctrl);
}

void usb_apl_task( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_ctrl_t *p_mess;
    usb_cfg_t cfg;

    /* USB 端子設定 */
    usb_pin_setting();

    /* 初期化処理 */
    cfg.usb_mode = USB_PERI; /* USB Host か USB Peri かを指定 */
    cfg.p_usb_reg = &smp_descriptor; /* Descriptor テーブルの先頭アドレスを指定 */
    R_USB_Open(&ctrl, &cfg);

    /* コールバック関数の登録 */
    R_USB_Callback(usb_apl_callback);

    /* メインルーチン */
    while(1)
    {
        /* コールバック関数より通知された USB 完了イベントを取得 */
        USB_APL_RCV_MSG(USB_APL_MBX, (usb_msg_t *)&p_mess);

        ctrl = *p_mess;
        switch(ctrl.event)
        {
            case USB_STS_CONFIGURED:
            case USB_STS_WRITE_COMPLETE:
                ctrl.type = USB_PCDC;
                R_USB_Read( &ctrl, g_buf, 64 );
                break;
            case USB_STS_READ_COMPLETE:
                ctrl.type = USB_PCDC;
                R_USB_Write( &ctrl, g_buf, ctrl.size );
                break;
            default:
                break;
        }
    }
}
```

## 14. 参考プログラム例

### 14.1 usb\_compliance\_disp 関数

```
void usb_compliance_disp (usb_compliance_t *p_info)
{
    uint8_t          disp_data[32];

    disp_data = (usb_comp_disp_t*)param;

    switch(p_info->status)
    {
        case USB_CT_ATTACH:          /* Device Attach Detection */
            display("ATTACH ");
            break;

        case USB_CT_DETACH:          /* Device Detach Detection */
            display("DETTACH");
            break;

        case USB_CT_TPL:             /* TPL device connect */
            sprintf(disp_data,"TPL PID:%04x VID:%04x",p_info->pid, p_info->vid);
            display(disp_data);
            break;

        case USB_CT_NOTTPL:          /* Not TPL device connect */
            sprintf(disp_data,"NOTPL PID:%04x VID:%04x",p_info->pid, p_info->vid);
            display(disp_data);
            break;

        case USB_CT_NOTRESP:         /* Response Time out for Control Read Transfer */
            display("Not response");
            break;

        default:
            break;
    }
}
```

#### [Note]

上記関数内にある **display** 関数は、表示機器に文字列を表示するための関数で、お客様にご用意いただく関数です。



## ホームページとサポート窓口

ルネサス エレクトロニクスホームページ  
<http://japan.renesas.com/>

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

すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

## 改訂記録

| Rev. | 発行日          | 改訂内容 |   |
|------|--------------|------|---|
|      |              | ページ  | ポイント  |
| 1.00 | Dec 1, 2014  | —    | 初版発行  |
| 1.01 | Jun 1, 2015  | —    | 対象デバイスに RX231 を追加   |
| 1.02 | Dec 28, 2015 | —    | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. r_usb_basic_mini_config.h 内に USB_REGULATOR 定義を追加しました。(RX231 用)</li> <li>2. USB Host 時、MaxPacketSize×n サイズのデータを送信するコントロール転送において Null パケットが送信されないように変更しました。</li> </ol>  |
| 1.10 | Nov 30, 2018 | —    | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. SmatConfigurator に対応しました。</li> <li>2. DMA 転送をサポートしました。</li> <li>3. 以下の章を追加しました。 <ol style="list-style-type: none"> <li>(1). 3.7 デバイスアドレスの割り当てについて</li> <li>(2). 5. R_USB_GetEvent 関数の戻り値</li> <li>(3). 6. デバイスクラス種別</li> <li>(4). 11. 注意事項</li> <li>(5). 12. アプリケーションプログラムの作成方法</li> <li>(6). 13. 参考プログラム例</li> </ol> </li> <li>4. 以下の章を変更しました。 <ol style="list-style-type: none"> <li>(1). ターゲットペリフェラルリスト(TPL)の設定方法</li> <li>(2). API</li> <li>(3). コンフィグレーション (r_usb_basic_mini_config.h)</li> <li>(4). 構造体</li> <li>(5). クラスリクエスト</li> <li>(6). DMA/DTC 転送</li> </ol> </li> <li>5. 以下の章を削除しました。<br/>"クラスドライバの登録方法"、"タスク ID 等の設定と優先度設定"、"パイプ情報テーブル"、"スケジューラ"</li> </ol> |
| 1.11 | May 31, 2019 | —    | GCC/IAR コンパイラをサポートしました。   |
| 1.12 | Jun 30, 2019 | —    | 対象デバイスに RX23W を追加   |
| 1.20 | Jun 1, 2020  | —    | リアルタイム OS をサポートしました。<br>USB Peripheral の Low-speed をサポートしました。   |
|      |              |      |   |
|      |              |      |   |

## 製品ご使用上の注意事項

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

### 1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「未使用端子の処理」に従って処理してください。

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

### 2. 電源投入時の処置

【注意】電源投入時は、製品の状態は不定です。

電源投入時には、LSIの内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。

外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。

同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

### 3. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

【注意】リザーブアドレス（予約領域）のアクセスを禁止します。

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

### 4. クロックについて

【注意】リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。

プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。

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

### 5. 製品間の相違について

【注意】型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。

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

## ご注意書き

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

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

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

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

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

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

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

(Rev.4.0-1 2017.11)



ルネサスエレクトロニクス株式会社

■営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

※営業お問合せ窓口の住所は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

ルネサス エレクトロニクス株式会社 〒135-0061 東京都江東区豊洲3-2-24（豊洲フォレストシア）

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。  
総合お問合せ窓口：<https://www.renesas.com/contact/>