

**$\mu$  T-Kernel3.0  
TX03 M367 IoT-Engine 向け  
実装仕様書**

Version. 01. 00. 05

2020. 12. 09

## 変更履歴

版数（日付）	内 容
1.00.05 (2020.12.09)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 1.4 関連ドキュメント バージョン番号等を更新</li> <li>● 1.5 ソースコード構成 コア依存部の変更等を記載</li> <li>● 2.4 低消費電力モードと省電力機能 ファイル名の変更「power.c」→「power_save.c」</li> <li>● 3.5 OS 内の動的メモリ管理 説明追加</li> <li>● 4.2 ベクタテーブル ファイルのパス（ディレクトリ）の変更</li> <li>● 5.2 ハードウェアの初期化および終了処理 コンフィギュレーション USE_SDEV_DRV によるハードウェアの初期化の説明を追加</li> <li>● 5.3 デバイスドライバの実行および終了 コンフィギュレーション USE_SDEV_DRV によるデバイスドライバの初期化の説明を追加</li> <li>● 6 タスク および、7 時間管理 「6. その他の実装仕様」から独立した章に変更</li> </ul>
1.00.04 (2020.10.21)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 1.4 関連ドキュメント バージョン番号等を更新</li> <li>● 4.4 OS 内部で使用する割込み 使用していない SVC 割込みの記述を削除</li> <li>● 5.2 ハードウェアの初期化および終了処理 ハードウェアの初期設定の処理について説明を追記</li> <li>● 6.3.2 タイマの設定 物理タイマのクロック設定について説明を追記</li> </ul>
1.00.03 (2020.07.13)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 4.4 OS 内部で使用する割込み ディスパッチ要求と強制ディスパッチ要求を同一の割込み（PendSV）を使用するように変更</li> <li>● 4.6 4.6 <math>\mu</math>T-Kernel/SM の割込み管理機能 ユーザが使用できる割込み範囲を変更（2～5 → 2～6）</li> <li>● 6.3 物理タイマ機能 新規</li> </ul>
1.00.02 (2020.05.29)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 1.4 関連ドキュメント バージョン番号等を更新</li> <li>● 4.4 OS 内部で使用する割込み 説明分の見直し</li> </ul>

<p>1.00.01 (2020.03.13)</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 1.4 関連ドキュメント 更新</li> <li>● 3.3 OS のメモリマップ コンフィグレーション USE_STATIC_IVT の説明を追加</li> <li>● 4.5 <math>\mu</math>T-Kernel/OS の割込み管理機能 「割込みハンドラの優先度」の説明を本来の「4.6 <math>\mu</math>T-Kernel/SM の割込み管理機能」に移動。また「割込みハンドラの優先度」を「割込みの優先度」に修正。</li> <li>● 5.2 ハードウェアの初期化および終了処理 5.3 デバイスドライバの実行および終了 ハードウェアの周辺デバイスと、OS が管理するデバイスドライバが、デバイスという同一の名称で一緒に説明されていたので、節を分けるように修正。また、後者をデバイスと呼び前者はハードウェアと呼ぶこととした。</li> <li>● その他 全角、半角の文字統一など文章の体裁の修正</li> </ul>
<p>1.00.00 (2019.12.11)</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 初版</li> </ul>

## 目次

1.	概要.....	6
1.1	目的.....	6
1.2	対象ハードウェア.....	6
1.3	ターゲット名.....	6
1.4	関連ドキュメント.....	7
1.5	ソースコード構成.....	8
2.	基本実装仕様.....	9
2.1	対象マイコン.....	9
2.2	実行モードと保護レベル.....	9
2.3	CPU レジスタ .....	10
2.4	低消費電力モードと省電力機能.....	11
2.5	コプロセッサ対応.....	11
3.	メモリ.....	12
3.1	メモリモデル.....	12
3.2	マイコンのアドレス・マップ.....	12
3.3	OS のメモリマップ.....	13
3.4	スタック.....	13
3.5	OS 内の動的メモリ管理 .....	14
4.	割込みおよび例外.....	16
4.1	マイコンの割込みおよび例外.....	16
4.2	ベクタテーブル.....	16
4.3	割込み優先度とクリティカルセクション.....	16
4.3.1	割込み優先度.....	16
4.3.2	多重割込み対応.....	17
4.3.3	クリティカルセクション.....	17
4.4	OS 内部で使用する割込み .....	17
4.5	$\mu$ T-Kernel/OS の割込み管理機能 .....	18
4.5.1	割込み番号.....	18
4.5.2	割込みハンドラ属性.....	18
4.5.3	デフォルトハンドラ.....	19
4.6	$\mu$ T-Kernel/SM の割込み管理機能 .....	19
4.6.1	割込みの優先度.....	20
4.6.2	CPU 割込み制御 .....	20
4.6.3	割込みコントローラ制御.....	20

4.7	OS 管理外割込み	22
4.8	その他の例外	22
5.	起動および終了処理	24
5.1	リセット処理	24
5.2	ハードウェアの初期化および終了処理	25
5.3	デバイスドライバの実行および終了	27
6.	タスク	29
6.1	タスク属性	29
6.2	タスクの処理ルーチン	29
6.3	タスク・コンテキスト情報	29
7.	時間管理機能	30
7.1	システムタイマ	30
7.2	タイムイベントハンドラ	30
7.3	物理タイマ機能	30
7.3.1	使用するハードウェアタイマ	30
7.3.2	タイマの設定	31
7.3.3	タイマ割込み	31
8.	その他の実装	32
8.1	T-Monitor 互換ライブラリ	32
8.1.1	ライブラリ初期化	32
8.1.2	コンソール入出力	32

## 1. 概要

### 1.1 目的

本書は TX03 M367 IoT-Engine 向けの  $\mu$ T-Kernel3.0 の実装仕様を記載した実装仕様書である。

対象は、TRON フォーラムから公開されている  $\mu$ T-Kernel 3.0 (V3.00.03) のうち、TX03 M367 IoT-Engine 向けの実装部分である。ハードウェアに依存しない共通の実装仕様は、 $\mu$ T-Kernel3.0 実装仕様書を参照のこと。

以降、単に OS と称する場合は  $\mu$ T-Kernel3.0 を示し、本実装と称する場合、前述のソースコードの実装を示す。

### 1.2 対象ハードウェア

実装対象のハードウェアは以下の通りである。

分類	名称	備考
実機	TX03 M367 IoT-Engine	UC テクノロジー製
搭載マイコン	TX03 シリーズ M360 グループ TMPM367FDFG	東芝デバイス&ストレージ製

### 1.3 ターゲット名

TX03 M367 IoT-Engine のターゲット名は以下とする。

分類	名称	対象
ターゲット名	_IOTE_M367_	
対象システム	IOTE_M367	TX03 M367 IoT-Engine
対象 CPU	CPU_TMPM369FDFG	TMPM367FDFG
対象 CPU アーキテクチャ	CPU_CORE_ACM3	ARM Cortex-M3 コア

識別名は以下のファイルで定義される。

```
include¥sys¥sysdepend¥iote_m367¥machine.h
```

#### 1.4 関連ドキュメント

OS の標準的な仕様は「 $\mu$ T-Kernel 3.0 仕様書」に記載される。

ハードウェアに依存しない共通の実装仕様は、「 $\mu$ T-Kernel3.0 共通実装仕様書」に記載される。

また、対象とするマイコンを含むハードウェアの仕様は、それぞれの仕様書などのドキュメントに記載される。

以下の関連するドキュメントを記す。

分類	名称	発行
OS	$\mu$ T-Kernel 3.0 仕様書 (Ver. 3.00.00)	TRON フォーラム TEF020-S004-3.00.00
	$\mu$ T-Kernel3.0 共通実装仕様書 (Ver. 1.00.05)	TRON フォーラム TEF033-W002-201209
T-Monitor	T-Monitor 仕様書	TRON フォーラム TEF-020-S002-01.00.01
デバイス ドライバ	$\mu$ T-Kernel 3.0 デバイスドライバ 説明書 (Ver. 1.00.1)	TRON フォーラム TEF033-W007-201209
実機	UCT TX03 M367 IoT-Engine 取扱説明書	UC テクノロジー
搭載マイコン	TMPM367FDFG データーシート	東芝デバイス&ストレージ
	Cortex™-M3 テクニカル リファレンス マニュアル	ARM

## 1.5 ソースコード構成

機種依存定義 sysdeped ディレクトリ下の本実装のディレクトリ構成を以下に示す。太文字で書かれた箇所が、本実装のディレクトリである。

```

— sysdepend                                実装依存定義
├ iote_m367                                TX03 M367 Iot-Engine 依存部
├      :
├ <ターゲット n>                            ターゲット n 依存部
├   cpu                                    CPU 依存部
│   └ tx03_m367                            TX03 M367 マイコン依存部
├      :
├ <CPUn>                                    CPUn 依存部
├   core                                    コア依存部
│   └ armv7m                              ARMv7M コア依存部
├      :
├ <coren>                                    コア n 依存部

```

「ARMv7M コア依存部」は、ARMv7M コアに共通するコードであり、他の共通のコアを有するマイコンでも使用される。本バージョンからコア依存部は、「acm3 (ARM Cortex-M3 コア) 依存部」から「ARMv7M コア依存部」に統合された。

「TX03 M367 マイコン依存部」は、前述のコア依存部以外の本マイコンに固有のコードである。

「TX03 M367 IoT-Engine 依存部」は、前述のコア依存部およびマイコン依存部以外の TX03 M367 IoT-Engin のハードウェアに固有のコードである。



## 2. 基本実装仕様

### 2.1 対象マイコン

実装対象のマイコンの基本的な仕様を以下に記す。

項目	内容
CPU コア	ARM Cortex-M3
ROM	512KB (内蔵フラッシュ ROM)
RAM	128KB (内蔵 RAM)

### 2.2 実行モードと保護レベル

ARM Cortex-M3 コアは、プログラムの動作モードとして、スレッドモードとハンドラモードの二つのモードをもち、それぞれに特権モードまたはユーザモードの実行モードを割り当てることができる。

本実装では、マイコンの実行モードは、特権モードのみを使用する。

OS が提供する保護レベルは、マイコンの実行モードが特権モードのみなので、すべて保護レベル 0 とみなす。カーネルオブジェクトに対して保護レベル 1~3 を指定しても保護レベル 0 を指定されたものとして扱う。

プロファイル TK\_MEM\_RING0~TK\_MEM\_RING3 はすべて 0 が返される。

## 2.3 CPU レジスタ

本マイコンは内部レジスタとして、汎用レジスタ（R0~R12）、SP(R13)、LR(R14)、PC(R15)、xPSRを有する。

OSのAPI（tk\_set\_reg、tk\_get\_reg）を用いて実行中のタスクのコンテキストのレジスタ値を操作できる。

APIで使用するマイコンのレジスタのセットは以下のように定義する。

### (1) 汎用レジスタ

```
typedef struct t_regs {
    VW    r[13];          /* 汎用レジスタ R0-R12 */
    void  *lr;            /* リンクレジスタ R14 */
} T_REGS;
```

### (2) 例外時に保存されるレジスタ T\_EIT

```
typedef struct t_eit {
    void  *pc;            /* プログラムカウンタ R15 */
    UW    xpsr;          /* プログラムステートレジスタ */
    UW    taskmode;      /* タスクモード（仮想レジスタ） */
} T_EIT;
```

### (3) 制御レジスタ T\_CREGS

```
typedef struct t_cregs {
    void  *ssp;          /* System stack pointer R13_svc */
    // void  *usp;        /* User stack pointer R13_usr */
} T_CREGS;
```

OSのAPIによって操作されるのは、実際にはスタック上に退避されたレジスタの値である。よって、実行中のタスクに操作することはできない（OS仕様上、自タスクへの操作、またはタスク独立部からのAPI呼出しは禁止されている）。

taskmodeレジスタは、マイコンの物理的なレジスタを割り当てず、OS内の仮想的なレジスタとして実装する。本レジスタは、メモリへのアクセス権限（保護レベル）を保持

する仮想レジスタである。ただし、本実装ではプログラムは特権モードでのみ実行されるので、常に値は0となる。

## 2.4 低消費電力モードと省電力機能

省電力機能はサポートしていない。プロファイル TK\_SUPPORT\_LOWPOWER は FALSE である。よって、マイコンの低消費電力モードに対応する機能は持たない。

省電力機能の API (low\_pow、off\_pow) は、  
/kernel/sysdepend/iote\_m367/power\_save.c に空関数として記述されている。なお、  
本関数に適切な省電力処理を記述し、プロファイル TK\_SUPPORT\_LOWPOWER を TRUE に指定すれば、OS の省電力機能(tk\_set\_pow API)は使用可能となる。

## 2.5 コプロセッサ対応

本マイコンにはコプロセッサは存在しない。よって、プロファイル TK\_SUPPORT\_COPn はすべて FALSE である。

コプロセッサに関する API (tk\_set\_cpr, tk\_get\_cpr)は提供されない。

### 3. メモリ

#### 3.1 メモリモデル

ARM Cortex-M3 は 32bit のアドレス空間を有する。MMU (Memory Management Unit : メモリ管理ユニット) は有さず、単一の物理アドレス空間のみである。

本実装では、プログラムは一つの実行オブジェクトに静的にリンクされていることを前提とする。OS とユーザプログラム（アプリケーションなど）は静的にリンクされており、関数呼び出しが可能とする。

#### 3.2 マイコンのアドレス・マップ

マイコンのアドレス・マップは、基本的に ARM Cortex-M3 のデフォルト・アドレス・マップに従う。

以下にマイコンのアドレス・マップを記す。表の備考欄の Code、SRAM、Peripheral の各領域は、Cortex-M3 のアドレス・マップの対応する領域を示す（詳細はマイコンの仕様書を参照のこと）。

アドレス (上段 : 開始 下段 : 終了)	種別	サイズ (KByte)	備考
0x0000 0000 0x0007 FFFF	内蔵 ROM	512	Code 領域 内蔵フラッシュ ROM
0x2000 0000 0x2000 07FF	バックアップ RAM	2	SRAM 領域※1
0x2000 0800 0x2001 FFFF	メイン RAM	126	SRAM 領域
0x4000 000 0x41FF FFFF	SFR (Special function Register)		Peripheral 領域
0x6000 0000 0x63FF FFFF	外部バス領域		
0xE000 0000 0xE00F FFFF	CPU 内レジスタ領域		

※1 低消費電力モード時もデータ保持するメモリ領域

本実装では、ビットバンドによるメモリアクセスは行っていない。ユーザのプログラムからは可能である。

### 3.3 OS のメモリマップ

本実装では、マイコンの内蔵 ROM およびメイン RAM を使用する。

OS を含む全てのプログラムのコードは内蔵 ROM に配置され、実行される。

例外ベクタテーブルは、リセット時は内蔵 ROM 上にあるが、OS の初期化処理にて RAM 上に転送される。ただし、コンフィグレーション USE\_STATIC\_IVT を有効にすることにより、RAM 上への再配置を禁止することができる（初期値は無効）。再配置を禁止した場合、API による割込みハンドラの登録が不可となる。

以下に内蔵 ROM およびメイン RAM のメモリマップを示す。表中でアドレスに「-」が記載された箇所はデータのサイズにより C 言語の処理系にてアドレスが決定され、OS 内ではアドレスの指定は行っていない。

#### (1) 内蔵 ROM のメモリマップ

アドレス※ (上段：開始 下段：終了)	種別	内容
0x0000 0000 -	例外ベクタ テーブル	例外や割込みのベクタテーブル リセット時のみ有効
- -	プログラムコード	C 言語のプログラムコードが配置される領域
- -	定数データ	C 言語の定数データなどが配置される領域

#### (2) メイン RAM のメモリマップ

アドレス※ (上段：開始 下段：終了)	種別	内容
0x2000 0800 -	例外ベクタ テーブル	例外や割込みのベクタテーブル OS の初期化後に有効
- -	プログラムデータ	C 言語の変数等が配置される領域
- -	OS 管理領域	OS 内部の動的メモリ管理の領域
- 0x2001 FFFF	例外スタック 領域	初期化スタックとして、初期化処理時のみに 使用

### 3.4 スタック

マイコンには、MSP(Main Stack Pointer)とPSP(Process Stack Pointer)の二種類のスタックが存在する。ただし、本実装ではMSPのみを使用し、PSPは使用しない。  
本実装で使用するスタックには共通仕様に従い以下の種類がある。

- (1) タスクスタック
- (2) 例外スタック
- (3) テンポラリスタック

なお、本実装ではOS初期化処理のみ例外スタックを使用する。初期化終了後は、割り込みハンドラなどのタスク独立部もタスクスタックを使用し、例外スタックは使用しない。

よって、タスクスタックのサイズには、タスク実行中に発生した割り込みによるスタックの使用サイズも加味しなくてはならない。

### 3.5 OS内の動的メモリ管理

OSのAPIの処理において以下のメモリが動的に確保される。

- メモリプールのデータ領域
- メッセージバッファのデータ領域
- タスクのスタック

ただし、コンフィギュレーションUSE\_IMALLOCが指定されていない場合は、動的メモリ管理は行われない（初期値は動的メモリ管理を行う）。

OS内の動的メモリ管理に使用するOS管理メモリ領域は、以下のように定められる。

#### (1) OS管理メモリ領域の開始アドレス

コンフィギュレーションCNF\_SYSTEMAREA\_TOPの値が0の場合、RAM上のプログラムのデータ領域(BSS領域)の最終アドレスの次のアドレスが、開始アドレスとなる。値が0以外の場合は、その値が開始アドレスとなる。ただし、その値がRAM上のプログラムのデータ領域(BSS領域)の最終アドレス以下の場合は、BSS領域の最終アドレスの次のアドレスが開始アドレスとなる。つまり、BSS領域と重複することはない。

#### (2) OS管理メモリ領域の終了アドレス

コンフィギュレーションCNF\_SYSTEMAREA\_ENDの値が0の場合、RAM上の例外スタック

クの開始アドレスの前のアドレスが、終了アドレスとなる。

- (3) 値が 0 以外の場合は、その値が終了アドレスとなる。ただし、その値が例外スタックの開始アドレス以上の場合は、例外スタックの開始アドレスの前のアドレスが開始アドレスとなる。つまり、例外スタックの領域と重複することはない。

## 4. 割込みおよび例外

### 4.1 マイコンの割込みおよび例外

本マイコンには以下の例外が存在する。なお、OS 仕様上は例外、割込みをまとめて、割込みと称している。

例外番号	例外の種別	備考
1	リセット	
2	NMI (ノンマスカブル割込み)	
3	ハードフォルト	
4	メモリ管理	
5	バスフォールト	
6	用法フォールト	
7～10	予約	
11	SVC (スーパーバイザコール)	OS で使用
12	デバッグモニタ	
13	予約	
14	PendSV	OS で使用
15	SysTick	OS で使用
16～255	外部割込み#0 ~ #239	OS の割込み管理機能で管理

### 4.2 ベクタテーブル

本マイコンでは、前述の各種例外に対応する例外ハンドラのアドレスを設定したベクタテーブルを有する。

本実装では、リセット時のベクタテーブルは、`kernel¥sysdepend¥cpu¥tx03_m367¥vector_tbl.c` に `vector_tbl` として定義される。

ただし、OS の初期化処理において、ベクタテーブルは RAM 上にコピーされ、以降そちらが使用される。RAM 上のベクタテーブルは、`kernel/sysdepend/cpu/core/armv7m/interrupt.c` に `exchdr_tbl` として定義される。

### 4.3 割込み優先度とクリティカルセクション

#### 4.3.1 割込み優先度

ARM Cortex-M3 は、割込み優先度を 8bit (0～255) の 256 段階に設定できる（優先度の数字の小さい方が優先度は高い）。本実装では AIRCR (アプリケーション割り込みおよびリセット制御レジスタ) の PRIGROUP を 3 に設定している。つまり、横取り優先度が 4 ビット、サブ優先度が 4 ビットに設定される。



ただし、本マイコンのハードウェアの実装は、割込み優先度は 3bit である。よって、実際に設定可能な割込み優先度は 8 段階 (0~7) である。

以上より、外部割込みは優先度 0~7 が割り当て可能である。ただし、優先度 0 は OS からマスク不可のため、ユーザプログラムからの仕様は許されない。また、優先度 1、6、7 は OS 内の割込み処理で使用しているため、同様にユーザプログラムから使用可能は許されない。よって、ユーザプログラムから使用可能な外部割込みの優先度は、2~5 の 4 段階である。

次の例外は、優先度 0 より高い優先度に固定されている。

- リセット (優先度 -3)
- NMI (優先度 -2)
- ハードフォルト (優先度 -1)

#### 4.3.2 多重割込み対応

本マイコンの割込みコントローラ NVIC (Nested Vector Interrupt Controller) は、ハードウェアの機能として、多重割込みに対応している。割込みハンドラの実行中に、より優先度の高い割込みが発生した場合は、実行中の割込みハンドラに割り込んで優先度の高い割込みハンドラが実行される。

#### 4.3.3 クリティカルセクション

本実装では、クリティカルセクションは BASEPRI レジスタに最高外部割込み優先度 INTPRI\_MAX\_EXTINT\_PRI を設定することにより実現する。

INTPRI\_MAX\_EXTINT\_PRI は、本 OS が管理する割込みの最高の割込み優先度であり、/sys/sysdef.h にて以下のように定義される。

```
#define INTPRI_MAX_EXTINT_PRI 1
```

クリティカルセクション中は、INTPRI\_MAX\_EXTINT\_PRI 以下の優先度の割込みはマスクされる。

PRIMASK および FAULTMASK レジスタは使用しない。よって、リセット、NMI、ハードフォルトはクリティカルセクション中でもマスクされない。

#### 4.4 OS 内部で使用する割込み

本 OS の内部で使用する割込みには、以下のように本マイコンの割込みまたは例外が割り当てられる。該当する割込みまたは例外は、OS 以外で使用するではない。

種類	割込み番号	割り当てられる割込み・例外	優先度
システムタイマ割込み	15	SysTick	1
ディスパッチ要求	14	PendSV	7
強制ディスパッチ要求	14	PendSV	7

各割込み・例外の優先度は `/include/sys/sysdepend/cpu/tx03_m367/sysdef.h` で以下のように定義される。

```
#define INTPRI_SVC          0      /* SVCall */
#define INTPRI_SYSTICK      1      /* SysTick */
#define INTPRI_PENDSV      7      /* PendSV */
```

ただし、本実装では SVC には対応せず、システムコールは関数呼び出しのみである。よって SVC 割込みは使用しない。SVC 割込みは、将来の拡張に備えて優先度の定義のみが存在する。

ユーザプログラムは、割込み優先度 2～6 を使用しなければならない。

ディスパッチ要求は、本実装ではクリティカルセクションの最後に、タスクのディスパッチが必要な場合に発行される。

また、強制ディスパッチ要求が、OS の起動時とタスクの終了時に発行される。本実装では、ディスパッチ要求と強制ディスパッチ要求は同一の割込み（PendSV）を使用する。

#### 4.5 $\mu$ T-Kernel/OS の割込み管理機能

本実装では、割込み管理機能はマイコンの外部割込み (IRQ0～127) を対象とし、割込みハンドラの管理を行う。その他の例外については対応しない。

##### 4.5.1 割込み番号

OS の割込み管理機能が使用する割込み番号は、マイコンの外部割込みの番号と同一とする。例えば、IRQ0 は割込み番号 0 となる。

##### 4.5.2 割込みハンドラ属性

ARM Cortex-M では、C 言語の関数による割込みハンドラの記述がハードウェアの仕様として可能となっている。そのため、TA\_HLNG 属性と TA\_ASM 属性のハンドラで大きな差異はなくなっている。

TA\_HLNG 属性の割込みハンドラは、割込みの発生後、OS の割込み処理ルーチンを経由して呼び出される。OS の割込み処理ルーチンでは以下の処理が実行される。

(1) タスク独立部の設定

処理開始時にシステム変数 knl\_taskindp をインクリメントし、終了時にデクリメントする。本変数が 0 以上の値のとき、タスク独立部であることを示す。

(2) 割込みハンドラの実行

割込み PSR (IPAR) レジスタの値を参照し、テーブル knl\_hll\_inthdr に登録されている割込みハンドラを実行する。

TA\_ASM 属性の割込みハンドラは、マイコンの割込みベクタテーブルに直接登録される。よって、割込み発生時には、OS の処理を介さずに直接ハンドラが実行される。よって、TA\_ASM 属性の割込みハンドラからは、原則として API などの OS 機能の使用が禁止される。ただし、前述の OS 割込み処理ルーチンと同様の処理を行うことにより、OS 機能の使用が可能となる。

#### 4.5.3 デフォルトハンドラ

割込みハンドラが未登録の状態で、割込みが発生した場合はデフォルトハンドラが実行される。デフォルトハンドラは、kernel¥sysdepend¥cpu¥core¥armv7m¥exc\_hdr.c の Default\_Handler 関数として実装されている。

デフォルトハンドラは、プロファイル USE\_EXCEPTION\_DBG\_MSG を有効にすることにより、デバッグ用の情報を出力する（初期設定は有効である）。

デバッグ情報は、T-Monitor 互換ライブラリのコンソール出力に出力される（「8.1.2 コンソール入出力」参照）。

必要に応じてユーザがデフォルトハンドラを記述することにより、未定義割込み発生時の処理を行うことができる。デフォルトハンドラは weak 宣言がされているので、ユーザが同名の関数を作成しリンクすることにより、上書きすることができる。

#### 4.6 $\mu$ T-Kernel/SM の割込み管理機能

$\mu$ T-Kernel/SM の割込み管理機能は、CPU の割込み管理機能および割込みコントローラ (NVIC) の制御を行う。

各 API の実装について以降に記す。

#### 4.6.1 割込みの優先度

割込みの優先度は、2 から 6 が使用可能である。優先度 1 および 7 は OS が使用しているため、原則として指定してはならない。また、優先度 0 は OS でマスクできないため使用してはならない。

#### 4.6.2 CPU 割込み制御

CPU 割込み制御は、マイコンの BASEPRI レジスタのみを制御して実現する。PRIMASK および FAULTMASK レジスタは使用しない。

##### ① CPU 割込みの禁止 (DI)

CPU 割込みの禁止 (DI) は、BASEPRI レジスタに最高外部割込み優先度 INTPRI\_MAX\_EXTINT\_PRI を設定し、それ以下の優先度の割込みを禁止する。

##### ② CPU 割込みの許可 (EI)

割込みの許可 (EI) は、BASEPRI レジスタの値を DI 実行前に戻す。

##### ③ CPU 内割込みマスクレベルの設定 (SetCpuIntLevel)

CPU 内割込みマスクレベルの設定 (SetCpuIntLevel) は、BASEPRI レジスタを指定した割込みマスクレベルに設定する。

割込みマスクレベルは 1 から 7 の値が指定可能である。指定したマスクレベル以下の優先度の割込みはマスクされる。また、割込みマスクレベルに 0 が指定された場合は、すべての割り込みはマスクされない。

##### ④ CPU 内割込みマスクレベルの参照 (GetCpuIntLevel)

CPU 内割込みマスクレベルの取得 (GetCpuIntLevel) は、BASEPRI レジスタの設定値を参照する。

#### 4.6.3 割込みコントローラ制御

マイコン内蔵の割込みコントローラ (NVIC) の制御を行う。NVIC は ARM Cortex-M3 の機能である。

また、スタンバイ解除要因となる割込みは、マイコン内蔵のクロックジェネレータの制御も行う。これは TX03 M367 マイコンの機能である (スタンバイ解除要因となる割込みについてはマイコンの仕様書を参照)。

##### ① 割込みコントローラの割込み許可 (EnableInt)

割込みコントローラ (NVIC) の割込みイネーブルセットレジスタ (ISER) を設定し、指定さ

れた割込みを許可する。

同時に割込み優先度レジスタ (IPR) に指定された割込み優先度を設定する。割込み優先度は、2 から 5 の値が使用可能である。

## ② 割込みコントローラの割込み禁止 (DisableInt)

割込みコントローラ (NVIC) の割込みイネーブルクリアレジスタ (ICER) を設定し、指定された割込みを禁止する。

## ③ 割込み発生のカリア (ClearInt)

割込みコントローラ (NVIC) の割込み保留クリアレジスタ (ICPR) を設定し、指定された割込みが保留されていればクリアする。

また、スタンバイ解除要因となる割込みについては、クロックジェネレータの設定を行い、保持されている割込み要因をクリアする。

## ④ 割込みコントローラの EOI 発行 (EndOfInt)

本マイコンでは EOI の発行は不要である。よって、EOI 発行 (EndOfInt) は何も実行しないマクロとして定義される。

## ⑤ 割込み発生のカ査 (CheckInt)

割込み発生のカ査 (CheckInt) は、割込みコントローラ (NVIC) の割込み保留クリアレジスタ (ICPR) を参照することにより実現する。

## ⑥ 割込みモード設定 (SetIntMode)

クロックジェネレータに割込みのモードを設定する。指定可能な割込みは、スタンバイ解除要因となる割込みのみである。

指定可能な割込みモードは、/sys/syslib.h に以下のように定義されている。

```
#define IM_LEVEL      0x0002      /* Level trigger */
#define IM_EDGE       0x0000      /* Edge trigger */
#define IM_HI         0x0000      /* H level/Interrupt at rising edge */
#define IM_LOW        0x0001      /* L level/Interrupt at falling edge
*/
```

ただし、割込みの種別により指定可能なモードが定められているので、マイコンの仕様書を参照のこと。

⑦ 割込みコントローラの割込みマスクレベル設定 (SetCtrlIntLevel)

割込みコントローラ (NVIC) に本機能はないため、未実装である。

⑧ 割込みコントローラの割込みマスクレベル取得 (GetCtrlIntLevel)

割込みコントローラ (NVIC) に本機能はないため、未実装である。

#### 4.7 OS 管理外割込み

最高外部割込み優先度 INTPRI\_MAX\_EXTINT\_PRI より優先度の高い外部割込みは、OS 管理外割込みとなる。

管理外割込みは OS 自体の動作よりも優先して実行される。よって、OS から制御することはできない。また、管理外割込みの中で OS の API などの機能を使用することも原則としてできない。

本実装では INTPRI\_MAX\_EXTINT\_PRI は優先度 1 と定義されている。よって、優先度 0 以上の例外が管理外割込みとなる。マイコンのデフォルトの設定では、リセット、NMI、ハードフォルト、メモリ管理の例外がこれに該当する。

#### 4.8 その他の例外

外部割込み以外の例外は、本実装では OS は管理しない。

これらの例外には、暫定的な例外ハンドラを定義している。暫定的な例外ハンドラは、kernel¥sysdepend¥cpu¥core¥armv7m¥exc\_hdr.c の以下の関数として実装されている。

例外番号	例外の種別	関数名
2	NMI (ノンマスカブル割込み)	NMI_Handler
3	ハードフォルト	HardFault_Handler
4	メモリ管理	MemManage_Handler
5	バスフォルト	BusFault_Handler
6	用法フォルト	UsageFault_Handler
11	SVC (スーパーバイザコール)	Svcall_Handler
12	デバッグモニタ	DebugMon_Handler

暫定的の例外ハンドラは、プロファイル USE\_EXCEPTION\_DBG\_MSG を有効にすることにより、デバッグ用の情報出力する（初期設定は有効である）。

必要に応じてユーザが例外ハンドラを記述することにより、各例外に応じた処理を行うことができる。暫定的の例外ハンドラは weak 宣言がされているので、ユーザが同名の関数を作成しリンクすることにより、上書きすることができる。

各例外ハンドラはベクタテーブルに登録されているので、例外発生時に OS を介さず直接実行される。例外の優先度が、優先度 0 以上の場合、その例外は OS 管理外例外となる。

優先度が 2~6 の場合は、ASM 属性の割込みハンドラと同等である。

## 5. 起動および終了処理

### 5.1 リセット処理

リセット処理は、マイコンのリセットベクタに登録され、マイコンのリセット時に実行される。

リセット処理は ARMv7M に固有の処理であるため `kernel/sysdepend/cpu/core/armv7m/reset_hdl.c` の `Reset_Handler` 関数として実装される。

`Reset_Handler` 関数の処理手順を以下に示す。

(1) ハードウェア初期化 (`kn1_startup_device`)

リセット時の必要最小限のハードウェアの初期化を行う。

`kn1_startup_device` は「5.2 ハードウェアの初期化および終了処理」を参照のこと。

(2) 例外ベクタテーブルの移動

例外ベクタテーブルを ROM から RAM に移動し、変更可能とする。

ただし、コンフィギュレーションで `USE_NOINIT` が指定された場合が、例外ベクタテーブルの移動は行われない。この場合、実行中の OS からの割込みハンドラの登録は出来なくなる（初期値では `USE_NOINIT` は指定なし）。

(3) 変数領域 (`data`, `bss`) の初期化

C 言語のグローバル変数領域の初期化を行い、初期値付き変数の設定および、その他の変数のゼロクリアを行う。

(4) システムメモリ領域の確保

システムメモリ領域の確保を行う。

ただし、コンフィギュレーション `USE_IMALLOC` が指定されていない場合、本処理は行われない（詳細は「3.5 OS 内の動的メモリ管理」を参照）。

(5) 割込みコントローラ (NVIC) の設定

割込みコントローラの基本設定を行う。

(6) OS 初期化処理 (`main`) の実行

リセット処理を終了する OS の初期化処理 (`main`) を実行し、リセット処理は終了する。



## 5.2 ハードウェアの初期化および終了処理

OS の起動および終了に際して、マイコンおよび周辺デバイスの初期化、終了処理を行う。

マイコンの周辺デバイスの初期化および終了処理は、ユーザのアプリケーションに応じて処理を実装する。ただし、コンフィギュレーション USE\_SDEV\_DRV を有効とすることにより、基本的なデバイスデバイスの初期化を行うことができる。基本的なデバイスドライバについては、「uTK3.0 デバイスドライバ説明書」を参照のこと。

コンフィギュレーション USE\_SDEV\_DRV が有効(1)の場合、基本的なデバイスデバイスの初期化が行われる。無効(0)の場合は、OS が使用する周辺デバイスのみの必要最低限の初期化および終了処理が行われる(初期値は無効)。

本実装では以下の関数によって、マイコンおよび周辺デバイスの初期化、終了処理が実行される。ユーザは必要に応じて各関数の内容を変更してよい。ただし、これらの関数は OS の共通部からも呼ばれるため、関数の呼び出し形式を変更してはならない。関数の仕様については、共通実装仕様書も参照のこと。

ファイル : kernel/sysdepend/iote\_m367/hw\_setting.c

関数名	内容
kn1_startup_hw	ハードウェアのリセット リセット時の必要最小限のハードウェアの初期化を行う。
kn1_shutdown_hw	ハードウェアの停止 周辺デバイスをすべて終了し、マイコンを終了状態とする。 本実装では、割込み禁止状態で無限ループとしている。
kn1_restart_hw	ハードウェアの再起動 周辺デバイスおよびマイコンの再起動を行う。 本実装ではデバイスの再起動には対応していない。処理のひな型のみを記述している。

kn1\_startup\_hw 関数では以下のハードウェアの初期設定が行われる。

### (1) ウォッチドックタイマの初期化

ウォッチドックタイマは停止状態に設定している。

## (2) クロック (PLL) の初期化

クロックの初期化は以下の関数を呼び出すことにより行われる。

ファイル : kernel¥sysdepend¥cpu¥tx03\_m367¥cpu\_clock.c

関数名 : startup\_clock

本実装では以下の設定となる。

項目	内容
PLL 通倍値設定	入力クロック 12MHz 出力クロック 72MHz (6 通倍)
fperiph 選択	fgear を選択
プリスケーラクロック選択	fperiph を選択
高速クロック (fc) のギア選択	fc/2
SCOUT 出力選択	fsys/2

クロックの値はプログラム中で使用可能なように以下のように定義されている。

ファイル名 : include¥sys¥sysdepend¥cpu¥tx03\_m367¥sysdef.h

```
#define HISPEED_CLOCK_MHz      12
#define PLL_MODE_6X            6

#define CLOCK_fPLL              (HISPEED_CLOCK_MHz * PLL_MODE_6X * 1000000)
#define CLOCK_fc                (CLOCK_fPLL)
#define CLOCK_fgear             (CLOCK_fc / 2)
#define CLOCK_fsys              (CLOCK_fgear)
#define CLOCK_fperiph           (CLOCK_fgear)
#define CLOCK_T0                (CLOCK_fperiph)
```

なお、クロックの初期設定は原則として変更してはならない。もし変更した場合は、OS のクロック制御やデバイスドライバの制御にも影響がある場合があるため、合わせてプログラムの変更を行わなくてはならない。

## (3) I/O 端子の機能設定

入出力ポートの各レジスタ (PxCR, PxFRy, PxPUP など) を初期化し、各 I/O 端子の機能設定を行う。

各レジスタの初期値は、変数 `setup_regs` に記述されている。この値を変更することにより、I/O 端子の初期設定を変更することが可能である。

初期値では以下の端子の機能が設定されている。

● コンフィギュレーション `USE_SDEV_DRV` が無効 (0) の場合

I/O ポート名	機能名	用途
PA4	RTS5	デバッグ用シリアル入出力 (T-Monitor)
PA5	RXD5	
PA6	TXD5	
PA7	CTS5	

● コンフィギュレーション `USE_SDEV_DRV` が有効 (1) の場合

I/O ポート名	機能名	用途
PA4	RTS5	デバッグ用シリアル入出力 (T-Monitor)
PA5	RXD5	
PA6	TXD5	
PA7	CTS5	
PF6	SCL1	デバイスドライバ (I <sup>2</sup> C)
PF7	SDA1	
PL1	GPIO	出力ポート

### 5.3 デバイスドライバの実行および終了

OS の起動および終了に際して、以下の関数にてデバイスドライバの登録、実行、終了を行う。関数の仕様については、共通実装仕様書も参照のこと。

ファイル : `kernel/sysdepend/iote_m367/devinit.c`

関数名	内容
<code>kn1_init_device</code>	<p>デバイスの初期化</p> <p>デバイスドライバの登録に先立ち、必要なハードウェアの初期化を行う。本関数の実行時は、OS の初期化中のため、原則 OS の機能は利用できない。</p>
<code>kn1_start_device</code>	<p>デバイスの実行</p> <p>デバイスドライバの登録、実行を行う。本関数は、初期タスクのコンテキストで実行され、OS の機能を利用でき</p>

	る。
kn1_finish_device	デバイスの終了 デバイスドライバを終了する。本関数は、初期タスクのコンテキストで実行され、OS の機能を利用できる。

コンフィギュレーション USE\_SDEV\_DRV が有効 (1) の場合、以下の基本的なデバイスドライバが kn1\_start\_device で登録される。

デバイス名	機能
serb	シリアル通信 (UART5)
iicb	I <sup>2</sup> C 通信 (SBI1)
adca	A/D コンバータ (ADC)

コンフィギュレーション USE\_SDEV\_DRV が無効 (0) の場合、デバイスドライバの登録は行われない (初期値は無効 (0))。

ユーザが使用するデバイスドライバを変更する場合は、必要に応じて上記の関数の処理を変更する必要がある。ただし、これらの関数は OS の共通部からも呼ばれるため、関数の呼び出し形式を変更してはならない。

## 6. タスク

### 6.1 タスク属性

タスク属性のハードウェア依存仕様を以下に示す。

属性	可否	説明
TA_COPn	×	本マイコンは FPU を持たない。
TA_FPU	×	

### 6.2 タスクの処理ルーチン

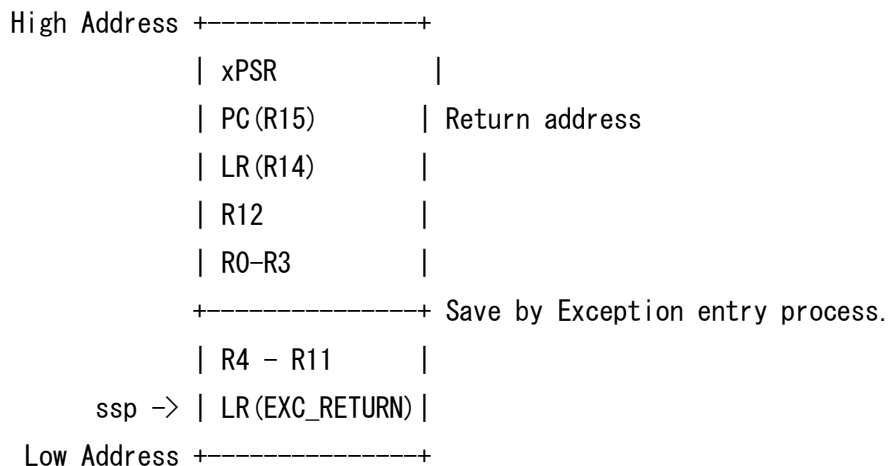
タスクの処理ルーチンの実行開始時の各レジスタの状態は以下である。これ以外のレジスタの値は不定である。

レジスタ	値	補足
PRIMASK	0	割込み許可
R0	第一引数 stacd	タスク起動コード
R1	第二引数 *exinf	タスク拡張情報
R13 (MSP)	タスクスタックの先頭アドレス	

### 6.3 タスク・コンテキスト情報

スタック上に保存されるタスクのコンテキスト情報を以下に示す。

xPSR から R0 までのレジスタはディスパッチ時の例外により保存される。R4 から LR (EXC\_RETUN 値) はディスパッチャにより保存される。



## 7. 時間管理機能

### 7.1 システムタイマ

本実装では、マイコン内蔵の SysTick タイマをシステムタイマとして使用する。  
システムタイマのティック時間は、1 ミリ秒から 50 ミリ秒の間で設定できる。  
ティック時間の標準の設定値は 10 ミリ秒である。

### 7.2 タイムイベントハンドラ

タイムイベントハンドラの実行中の割込みマスクレベルは、タイムイベントハンドラ割込みレベル `TIMER_INTLEVEL` に設定される。`TIMER_INTLEVEL` は、以下のファイルで定義される。

```
include¥sys¥sysdepend¥cpu¥tx03_m367¥sysdef.h
```

本実装では初期値は以下のように 0（すべての割込みを許可）が設定されている。

```
#define TIMER_INTLEVEL 0    //すべての割込みを許可
```

### 7.3 物理タイマ機能

#### 7.3.1 使用するハードウェアタイマ

マイコン内蔵の 16 ビットタイマ（TMRB）を 16 ビットインターバルタイマモードで使用して 8 個の物理タイマが実装されている。

16 ビットタイマは TMRB0～TMRB7 の 8 チェンネルが存在し、順番に物理タイマ番号が 1 から割り当てられる。

物理タイマ番号	対応するタイマ
1	TMRB0
2	TMRB1
3	TMRB2
4	TMRB3
5	TMRB4
6	TMRB5
7	TMRB6
8	TMRB7

MTRB は物理タイマ以外の用途にも使用可能である。その場合は物理タイマ API を呼び出さなければよい（API StartPhysicalTimer にて MTRB は物理タイマに初期化される）。

### 7.3.2 タイマの設定

物理タイマのクロック設定は、include¥sys¥sysdepend¥cpu¥tx03\_m367¥sysdef.h に以下のように定義される。

```
#define TB0MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
#define TB1MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
#define TB2MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
#define TB3MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
#define TB4MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
#define TB5MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
#define TB6MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
#define TB7MOD_TBCLK    (0x00000001)    // Source clock = T1
```

この値は、TMRB の TBxMOD レジスタの TBCLK ビットに設定される。上記の設定を変更することにより、各物理タイマのクロックを変更できる。  
本実装において T1 の設定は  $f_c/4$  である。 $f_c$  は 72MHz であるので、T1 は 18MHz となる。

### 7.3.3 タイマ割込み

物理タイマはその内部処理において、各 TMRB のコンペアー一致/オーバーフロー割込み (INTTB) を使用する。

物理タイマ番号	対応する割込み	割込み番号
1	INTTB0	75
2	INTTB1	78
3	INTTB2	81
4	INTTB3	84
5	INTTB4	87
6	INTTB5	90
7	INTTB6	93
8	INTTB7	96

各割込みの優先度は include¥sys¥sysdepend¥cpu¥tx03\_m367¥sysdef.h に以下のように

定義される。

```
#define INTPRI_TMRB0    5        // 物理タイマ 1
#define INTPRI_TMRB1    5        // 物理タイマ 2
#define INTPRI_TMRB2    5        // 物理タイマ 3
#define INTPRI_TMRB3    5        // 物理タイマ 4
#define INTPRI_TMRB4    5        // 物理タイマ 5
#define INTPRI_TMRB5    5        // 物理タイマ 6
#define INTPRI_TMRB6    5        // 物理タイマ 7
#define INTPRI_TMRB7    5        // 物理タイマ 8
```

割込み優先度は必要に応じて変更可能である。

## 8. その他の実装

### 8.1 T-Monitor 互換ライブラリ

#### 8.1.1 ライブラリ初期化

T-Monitor 互換ライブラリを使用するにあたって、ライブラリの初期化関数 `libtm_init` を実行する必要がある。本初期化関数は OS の起動処理関数 (main) の中で実行される。

#### 8.1.2 コンソール入出力

API によるコンソール入出力の仕様を以下に示す。

項目	内容
デバイス	内蔵 UART Channel 5
ボーレート	115200bps
データ形式	data 8bit, stop 1bit, no parity

以上