

## RXファミリ

R01AN2026JJ0125

Rev.1.25

Apr 16, 2019

### USB Host Mass Storage Class Driver (HMSC) 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 Host マスストレージクラスドライバ(HMSC)について説明します。本モジュールは USB Basic Host and Peripheral Driver(USB-BASIC-FW FIT モジュール)と組み合わせることで動作します。以降、本モジュールを USB HMSC FIT モジュールと称します。

#### 対象デバイス

RX63N/RX631 グループ  
RX65N/RX651 グループ  
RX64M グループ  
RX71M グループ  
RX66T グループ  
RX72T 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
2. USB Mass Storage Class Specification Overview Revision 1.1
3. USB Mass Storage Class Bulk-Only Transport Revision 1.0  
【<http://www.usb.org/developers/docs/>】
4. RX63N/RX631 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.R01UH0041)
5. RX64M 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.R01UH0377)
6. RX71M 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.R01UH0493)
7. RX65N/RX651 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. R01UH0590)
8. RX65N/RX651-2M 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. R01UH0659)
9. RX66T 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. R01UH0749)
10. RX72T 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. R01UH0803)
11. M3S-TFAT-Tiny FAT ファイルシステムソフトウェア (ドキュメント No. R20AN0038)
12. M3S-TFAT-Tiny メモリドライバインタフェースモジュール(ドキュメント No. R20AN0335)
13. USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology アプリケーションノート (ドキュメント No. R01AN2025)

— 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. ソフトウェア構成 .....	5
3. API情報 .....	6
4. ターゲットペリフェラルリスト (TPL) .....	9
5. クラスドライバ概要 .....	10
6. API .....	11
7. Mass Storageコマンドの戻り値 (USB_STS_MSC_CMD_COMPLETE) .....	21
8. アプリケーションの作成方法 .....	22

## 1. 概要

USB HMSC FIT モジュールは、USB-BASIC-FW FIT モジュールと組み合わせることで、USB Host マスストレージクラスドライバ（以降 HMSC と記述）として動作します。

HMSC は、USB マスストレージクラスの Bulk-Only Transport (BOT) プロトコルで構築されています。ファイルシステム、ストレージデバイスドライバと組み合わせることで BOT 対応の USB ストレージ機器と通信を行うことが可能です。

なお、本ドライバを使用する場合、M3S-TFAT-Tiny FAT ファイルシステムソフトウェア (Document No. R20AN0038) および M3S-TFAT-Tiny メモリドライバインタフェースモジュール (Document No. R20AN0335) を組み合わせてご使用ください。

以下に、本モジュールがサポートしている機能を示します。

1. 接続された USB ストレージ機器のデバイス照合（動作可否判定）を行う。
2. BOT プロトコルによるストレージコマンド通信を行う。
3. USB マスストレージサブクラスの SFF-8070i(ATAPI)に対応。
4. データ転送に使用するパイプを、IN/OUT 転送で共有。複数のデバイスを接続した場合も 1 本のパイプを共有。
5. 最大 4 つのストレージ機器を接続することができます。

### 1.1 必ずお読みください

このドライバを使ってアプリケーションプログラムを作成する場合は、USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology アプリケーションノート (ドキュメント No.R01AN2025) を参照いただきますようお願いいたします。このアプリケーションノートは、パッケージ内の "reference\_documents" フォルダにあります。

### 1.2 注意事項

1. 本ドライバは、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もとより、多種多様なデバイスに対する接続確認を実施してください。
2. 本ドライバは以下の FAT と組み合わせて動作確認を行っています。

RX Family Open Source FAT File System [M3S-TFAT-Tiny] Module  
Firmware Integration Technology Rev.3.03

### 1.3 制限事項

1. ストレージ機器として認識できない MSC デバイスがあります。
2. 本ドライバは、GetMaxLun コマンド (Mass Storage Class コマンド) に対する応答が "1" 以上の MSC デバイスをサポートしていません。
3. 最大 4 つの USB ストレージ機器を接続することができます。
4. セクタサイズが 512 バイトの USB ストレージ機器と接続可能です。
5. READ\_CAPACITY コマンドに対し STALL 応答する MSC デバイスはセクタサイズを 512 バイトとして動作します。

### 1.4 用語一覧

APL	:	Application program
BOT	:	Mass Storage class Bulk Only Transport
FSL	:	FAT File System Library
HCD	:	Host Control Driver for USB-BASIC-FW
HDCCD	:	Host Device Class Driver (Device driver and USB class driver)

MGR	:	Peripheral Device State Manager for HCD
MSC	:	Mass Storage Class
Non-OS	:	USB Driver for OS-less
RSK	:	Renesas Starter Kits
RTOS	:	USB Driver for the real-time OS
TFAT	:	Tiny FAT file System Software for microcontrollers (M3S-TFAT-Tiny-RX)
USB-BASIC-FW	:	USB Basic Host and Peripheral Driver

## 1.5 USB HMSC FIT モジュール

本モジュールは、`r_usb_basic` 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。

## 2. ソフトウェア構成

HDCCD(ホストデバイスクラスドライバ)は HMSDD (ホストマスストレージデバイスドライバ) と HMSCD (USB ホストマスストレージクラスドライバ) の総称です。

Figure 2-1に HMSC のモジュール構成、Table 2-1にモジュール機能概要を示します。

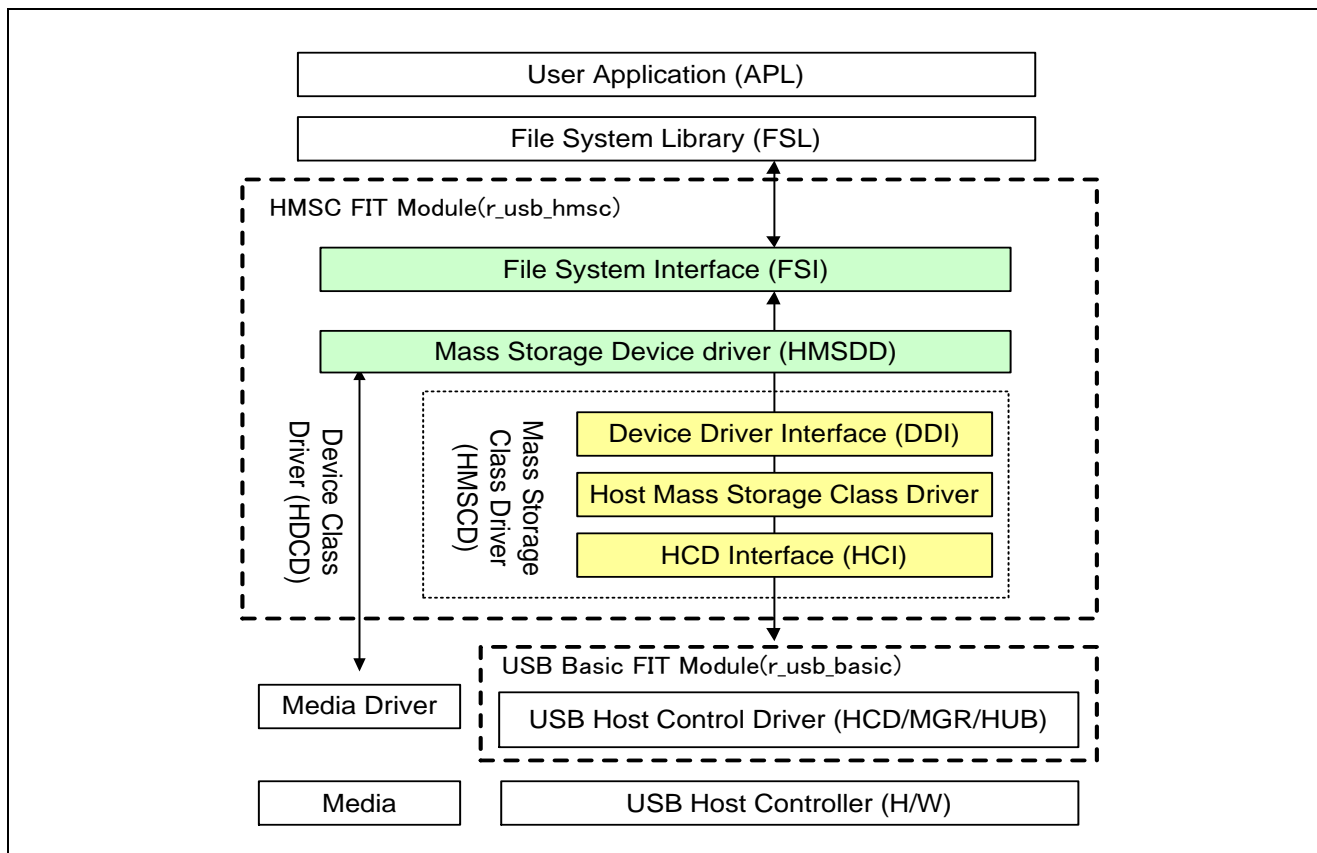


Figure 2-1 ソフトウェア構成図

Table 2-1 モジュール機能概要

モジュール名	機能概要
FSI	FSL－HMSDD 間のインタフェース関数 FSL にあわせて改変してください。
HMSDD	マスストレージデバイスドライバ
DDI	HMSDD－HMSCD 間のインタフェース関数 HMSDD に合わせて改変してください。
HMSCD	マスストレージクラスドライバ ストレージコマンドに BOT プロトコルを付加して HCD へ要求します。また、BOT のシーケンスを管理します。 システム仕様にあわせてストレージコマンドを追加（改変）してください。
HCI	HMSCD－HCD 間のインタフェース関数です。
MGR / HUB	接続されたデバイスとエnumレーションをして HMSCD を起動します。またデバイスの状態管理も行います。
HCD	USB Host H/W 制御ドライバ

### 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。

#### 3.1 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

#### 3.2 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\_usb\_basic

#### 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
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e <sup>2</sup> studio V.7.3.0
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.3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
リアルタイム OS	FreeRTOS V.10.0.0
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.1.25
使用ボード	Renesas Starter Kits for RX63N (Non-OS のみ) Renesas Starter Kits for RX64M Renesas Starter Kits for RX71M Renesas Starter Kits for RX65N, Renesas Starter Kits for RX65N-2MB Renesas Starter Kits for RX72T

#### 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
RX63N RX631	USBIO 割り込み(ベクタ番号: 35) / USBR0 割り込み(ベクタ番号: 90) USB D0FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 33) / USB D1FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 34)
RX64M RX71M	USBIO(GROUPB)割り込み(ベクタ番号: 189, グループ割り込み要因番号 : 62) USB D0FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 34) / USB D1FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 35) USBR0 割り込み(ベクタ番号:90) USBAR 割り込み(ベクタ番号: 94) USB D0FIFO2 割り込み(ベクタ番号: 32) / USB D1FIFO2 割り込み(ベクタ番号: 33)

RX65N RX651	USBIO(GROUPB)割り込み(ベクタ番号: 185, グループ割り込み要因番号: 62) USB D0FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 34) / USB D1FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 35) USB R0 割り込み(ベクタ番号: 90)
RX66T RX72T	USBIO 割り込み(ベクタ番号: 174) / USB R0 割り込み(ベクタ番号: 90) USB D0FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 34) / USB D1FIFO0 割り込み(ベクタ番号: 35)

### 3.5 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_if.h` と `r_usb_hmsc_if.h` に記載されています。

### 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。

### 3.7 コンパイル時の設定

コンパイル時の設定については、USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology アプリケーションノート(ドキュメント No. R01AN2025)の「コンフィグレーション」章を参照してください。

### 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. Non-OS

##### (1). RX64M, RX71M, RX65N/RX651

	引数チェック実施時	引数チェック非実施時
ROM サイズ	42.2K バイト (Note 4)	41.6K バイト (Note 5)
RAM サイズ	18.9K バイト	18.9K バイト

##### (2). RX66T/RX72T

	引数チェック実施時	引数チェック非実施時
ROM サイズ	41.2K バイト (Note 4)	40.6K バイト (Note 5)
RAM サイズ	18.8K バイト	18.8K バイト

##### (3). RX63N/RX631

	引数チェック実施時	引数チェック非実施時
ROM サイズ	40.2K バイト (Note 4)	39.6K バイト (Note 5)
RAM サイズ	27.5K バイト	27.5K バイト

#### 2. RTOS

	引数チェック実施時	引数チェック非実施時
ROM サイズ	52.6K バイト (Note 4)	52.1K バイト (Note 5)
RAM サイズ	48.7K バイト	48.7K バイト

#### [Note]

- 上記のサイズには、BSP および USB Basic Driver の ROM/RAM サイズが含まれています。

2. 上記のサイズには、TFAT の ROM/RAM サイズは含まれていません。
3. コンパイラの最適化オプションには、Default オプションが指定されています。
4. 「引数チェック実施時」の ROM サイズは、r\_usb\_basic\_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。
5. 「引数チェック非実施時」の ROM サイズは、r\_usb\_basic\_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。
6. RTOS には、リアルタイム OS の ROM/RAM サイズが含まれています。

---

## 3.9 引数

---

API 関数の引数に使用される構造体については、USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology アプリケーションノート(ドキュメント No.R01AN2025)内の「構造体」の章を参照してください。

---

### 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。



#### 4. ターゲットペリフェラルリスト (TPL)

TPLについては、USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology アプリケーションノート(ドキュメント No.R01AN2025)内の「ターゲットペリフェラルリスト(TPL)の設定方法」の章を参照してください。

## 5. クラスドライバ概要

### 5.1 クラスリクエスト

本ドライバがサポートしているクラスリクエストを以下に示します。

Table 5-1 クラスリクエスト

リクエスト	説明
GetMaxLun	サポートする最大ユニット数を取得する。
MassStorageReset	プロトコルエラーを解除する。

### 5.2 ストレージコマンド

本ドライバは、以下のストレージコマンドをサポートしています。

1. TEST\_UNIT\_READY
2. REQUEST\_SENSE
3. MODE\_SELECT10
4. MODE\_SENSE10
5. PREVENT\_ALLOW
6. READ\_FORMAT\_CAPACITY
7. READ10
8. WRITE10

## 6. API

Host Mass Storage Class 固有の API を以下に示します。

API	説明
R_USB_HmScStrgCmd()	Host Mass Storage コマンドを発行
R_USB_HmScGetDriveNo()	ドライブ番号を取得
R_USB_HmScGetSem()	セマフォを取得(RTOS のみ)
R_USB_HmScRelSem()	セマフォを解放(RTOS のみ)

### [Note]

1. 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 を使用してください。
2. その他の API を使用する場合は USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology アプリケーションノート(ドキュメント No.R01AN2025)内の「API」の章を参照してください。

## 6.1 R\_USB\_HmscStrgCmd

**Mass Storage** コマンドを発行する。

形式

usb\_err\_t R\_USB\_HmscStrgCmd(usb\_ctrl\_t \*p\_ctrl, uint8\_t \*p\_buf, uint16\_t command)

引数

p\_ctrl           usb\_ctrl\_t 構造体領域へのポインタ  
p\_buf           バッファ領域へのポインタ  
command       Mass Storage コマンド

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

### 1. Non-OS の場合

引数(p\_ctrl)のメンバ module とメンバ address によって指定された MSC デバイスに対し、引数 command に指定された Mass Storage コマンドを発行します。アプリケーションプログラムは、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE)により Mass Storage コマンドの完了を確認することができます。

応答データがある Mass Storage コマンドを発行した場合、アプリケーションプログラムでは、R\_USB\_GetEvent 関数の戻り値(USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE)を確認後、第 2 引数(p\_buf)が示す領域から応答データを取得することができます。受信した応答データのサイズは、第 1 引数(p\_ctrl)のメンバ size を参照してください。

### 2. RTOS の場合

引数(p\_ctrl)のメンバ module とメンバ address によって指定された MSC デバイスに対し、引数 command に指定された Mass Storage コマンドを発行します。アプリケーションプログラムは MassStorage コマンドの完了をコールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体:メンバ event)を参照することにより確認できます。Mass Storage コマンド完了時、この引数(usb\_ctrl\_t 構造体:メンバ event)には USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE が設定されます。

応答データがある Mass Storage コマンドを発行した場合、アプリケーションプログラムでは、コールバック関数の引数(usb\_ctrl\_t 構造体:メンバ event) に USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE が設定されていることを確認した後、第 2 引数(p\_buf)が示す領域から応答データを取得することができます。受信した応答データのサイズは、第 1 引数(p\_ctrl)のメンバ size を参照してください。

Non-OS と RTOS とともに引数 command には、以下を指定してください。

**Table 6-1 MassStorage コマンド**

MassStorage コマンド
USB_ATAPI_TEST_UNIT_READY
USB_ATAPI_REQUEST_SENSE
USB_ATAPI_INQUIRY
USB_ATAPI_MODE_SELECT10
USB_ATAPI_PREVENT_ALLOW
USB_ATAPI_READ_FORMAT_CAPACITY
USB_ATAPI_READ_CAPACITY
USB_ATAPI_MODE_SENSE10

## 補足

1. 本 API をコールする前に `usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `module` に USB モジュール番号を指定し、メンバ `address` に対しデバイスアドレスを指定してください。なお、メンバ `module` に対し `USB_IP0/USB_IP1` 以外を指定した場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
2. ご使用の MCU が USB モジュールを 1 つしかサポートしていない場合、メンバ `module` に対し `USB_IP1` を指定しないでください。 `USB_IP1` を指定した場合は、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
3. 引数 `p_ctrl` に対し `USB_NULL` を指定した場合は、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
4. 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。
5. MSC デバイスからの応答データがないコマンドを発行する場合、引数 `p_buf` に対し `USB_NULL` を指定してください。
6. 引数 `command` に対し Table 6-1 の MassStorage コマンド以外のコマンドを指定した場合、戻り値に `USB_ERR_PARA` が返されます。
7. 本 API による Mass Storage コマンド発行後、FAT API や本 API をコールする場合、必ず、`R_USB_GetEvent` 関数の戻り値(`USB_STS_CMD_COMPLETE`)を確認した後でこれらの API をコールしてください。
8. CSW については、「7. Mass Storage コマンドの戻り値 (`USB_STS_MSC_CMD_COMPLETE`)」を参照してください。
9. CSW 情報は、`usb_ctrl_t` 構造体のメンバ `status` に設定されます。メンバ `status` の値が `USB_CSW_FAIL` の場合、本 API を使って "Request Sense" コマンドを MSC デバイスに発行してください。
10. Mode Sense10 コマンドのページコード(1 バイト)は、第 2 引数(`p_buf`)が示す領域の先頭アドレスに指定してください。
11. Mode Select10 コマンドのパラメータデータは USB マスストレージサブクラス(SFF-8070i など)の規格書をもとに第 2 引数(`p_buf`)が示す領域に指定してください。
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。

## 使用例

## 1. Non-OS

```
uint8_t g_buf[64];
void usb_application( void )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    usb_err_t err;

    :

    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_CONFIGURED:
                :
                g_buf[0] = 0x3F /* Page Code */
                ctrl.module = USB_IP1;
                ctrl.address = adr;
                R_USB_HmScStrgCmd(&ctrl, &g_buf, USB_ATAPI_MODE_SENSE10);
                :
            break;
            case USB_STS_MSC_CMD_COMPLETE:
                if (ctrl.status == USB_CSW_FAIL)
                {
                    R_USB_HmScStrgCmd(&ctrl, &g_buf, USB_ATAPI_REQUEST_SENSE);
                }
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```

## 2. RTOS

```
/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctr, usb_hdl_t hdl, 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_CONFIGURED:
                :
                g_buf[0] = 0x3F          /* Page Code */
                ctrl.module = USB_IP1;
                ctrl.address = adr;
                R_USB_HmscStrgCmd(&ctrl, &g_buf, USB_ATAPI_MODE_SENSE10);
                :
            break;
            case USB_STS_MSC_CMD_COMPLETE:
                if (ctrl.status == USB_CSW_FAIL)
                {
                    R_USB_HmscStrgCmd(&ctrl, &g_buf, USB_ATAPI_REQUEST_SENSE);
                }
                :
            break;
        }
    }
}
```

## 6.2 R\_USB\_HmscGetDriveNo

ドライブ番号を取得する

形式

usb\_err\_t R\_USB\_HmscGetDriveNo(usb\_ctrl\_t \*p\_ctrl, uint8\_t \*p\_drive)

引数

p\_ctrl           usb\_ctrl\_t 構造体領域へのポインタ  
p\_drive           ドライブ番号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

usb\_ctrl\_t 構造体に指定された情報(メンバ module およびメンバ address)をもとに関連するドライブ番号を取得します。ドライブ番号は、引数 p\_drive 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 address およびメンバ module に対し、ドライブ番号を取得したい MSC デバイスのデバイスアドレスおよびその MSC デバイスが接続された USB モジュール番号(USB\_IP0/USB\_IP1)を指定してください。なお、これらのメンバに対する指定に問題がある場合は、戻り値に USB\_ERR\_PARA が返されます。
2. 引数 p\_ctrl に対し USB\_NULL を指定した場合は、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 )
{
    usb_ctrl_t ctrl;
    uint8_t drive;
    :
    while (1)
    {
        switch (R_USB_GetEvent(&ctrl))
        {
            :
            case USB_STS_CONFIGURED:
                :
                ctrl.module = USB_IP0;
                ctrl.address = adr;
                R_USB_HmscGetDriveNo( &ctrl, &drive );
                :
                break;
                :
        }
    }
}
```



---

## 6.3 R\_USB\_HmscGetSem

---

セマフォを取得する (RTOS のみ)

形式

void                    R\_USB\_HmscGetSem(void)

引数

--

戻り値

--

解説

本ドライバ内で使用しているセマフォの取得処理を行います。

補足

1. FAT ファイルオープン関数(e.g R\_tfat\_f\_open)をコールする前に必ず本 API をコールしてください。
2. セマフォカウント値が 0(ゼロ)の時に、本 API がコールされた場合、本 API をコールしたタスクはセマフォ待ち状態に移行します。
3. 本 API が使用するセマフォの生成処理は USB ドライバ内で行われます。

## 使用例

```
/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctr, usb_hdl_t hdl, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(hdl, (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_CONFIGURED:
                :
                R_USB_HmscGetSem();
                R_tfat_f_open(&file, (const char *) &g_msc_file[drvno][0],
                    (TFAT_FA_CREATE_ALWAYS | TFAT_FA_WRITE));
                R_tfat_f_write(&file, g_file_data, sizeof(g_file_data), &file_size);
                R_tfat_f_close(&file);
                R_USB_HmscRelSem();
                :
            break;
            :
        }
    }
}
```

---

## 6.4 R\_USB\_HmscRelSem

---

セマフォを解放する (RTOS のみ)

形式

void                    R\_USB\_HmscRelSem(void)

引数

--

戻り値

--

解説

本ドライバ内で使用しているセマフォの解放処理を行います。

補足

1. FAT ファイルクローズ関数(e.g R\_tfat\_f\_close)をコールした後に必ず本 API をコールしてください。
2. R\_USB\_HmscGetSem 関数によるセマフォ待ち状態中のアプリケーションタスクは、本 API によりそのセマフォ待ち状態が解除されます。
3. 本 API が使用するセマフォの生成処理は USB ドライバ内で行われます。

## 使用例

```
/* Callback function */
void usb_apl_callback (usb_ctrl_t *p_ctr, usb_hdl_t hdl, uint8_t is_request)
{
    USB_APL_SND_MSG(hdl (usb_msg_t *)p_ctr);
}

void usb_application_task( void )
{
    usb_ctrl_t    ctrl;
    usb_ctrl_t    *p_mess;
    :
    while(1)
    {
        :
        case USB_STS_CONFIGURED:
            :
            R_USB_HmscGetSem();
            R_tfat_f_open(&file, (const char *) &g_msc_file[drvno][0],
                (TFAT_FA_CREATE_ALWAYS | TFAT_FA_WRITE));
            R_tfat_f_write(&file, g_file_data, sizeof(g_file_data), &file_size);
            R_tfat_f_close(&file);
            R_USB_HmscRelSem();
            :
            break;
            :
        }
    }
}
```

## 7. Mass Storage コマンドの戻り値 (USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE)

### (1). Non-OS

R\_USB\_HmscStrgCmd 関数による Mass Storage コマンドの完了を認識した後で R\_USB\_GetEvent 関数をコールすると戻り値 USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE が返されます。

### (2). RTOS

R\_USB\_HmscStrgCmd 関数による Mass Storage コマンドが完了すると 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。この時、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 USB\_STS\_MSC\_CMD\_COMPLETE が設定されています。

Mass Storage コマンド完了時、usb\_ctrl\_t 構造体のメンバに設定される情報を以下に示します。

module	:	Mass Storage コマンドが完了した USB モジュール番号
address	:	Mass Storage コマンドが完了した USB デバイスのデバイスアドレス
size	:	応答データサイズ
status	:	CSW 情報

#### [Note]

1. usb\_ctrl\_t 構造体のメンバ module にはその USB デバイスが接続されている USB モジュール番号 (USB\_IP0 / USB\_IP1) が設定され、メンバ address には Mass Storage コマンドが完了した USB デバイスのデバイスアドレスが設定されます。
2. メンバ size には MSC デバイスから送信される応答データのデータサイズが設定されます。
3. メンバ status には CSW(Command Status Wrapper)の bCSWStatus が設定されます。

USB_CSW_SUCCESS	(値:00H)	: 成功
USB_CSW_FAIL	(値:01H)	: 失敗
USB_CSW_PHASE	(値:02H)	: フェーズエラー

## 8. アプリケーションの作成方法

USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology アプリケーションノート(ドキュメント No.R01AN2025)内の「アプリケーションプログラムの作成方法」の章を参照してください。

## 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/>

お問合せ先  
<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	Aug 1, 2014	—	初版発行
1.10	Dec 26, 2014	—	<ol style="list-style-type: none"> <li>対象デバイスに RX71M を追加。</li> <li>以下の API を追加。 R_usb_hmsc_alloc_drvno, R_usb_hmsc_free_drvno, R_usb_hmsc_ref_drvno</li> <li>以下の API に対し引数 drvno を追加。 R_usb_hmsc_SetDevSts, R_usb_hmsc_GetDevSts</li> <li>以下の API に対し引数 ipno を追加。 R_usb_hmsc_Information</li> <li>MSC デバイスの複数接続をサポート。</li> </ol>
1.11	Sep 30, 2015	—	対象デバイスに RX63N と RX631 を追加
1.20	Sep 30, 2016	—	<ol style="list-style-type: none"> <li>対象デバイスに RX65N/RX651 を追加</li> <li>DMA 転送をサポート</li> <li>USB Host and Peripheral Interface Driver アプリケーションノート (ドキュメント No.R01AN3293JJ)に対応</li> </ol>
1.21	Mar 30, 2017	—	<ol style="list-style-type: none"> <li>Technical Update(発行番号: TN-RX*-A172A/J)に対応しました。</li> <li>「6. API」以外の API については USB Basic Host and Peripheral Driver Firmware Integration Technology (ドキュメント番号 :R01AN2025)へ移しました。</li> </ol>
1.22	Sep 30, 2017	—	RX65N/RX651-2M をサポート
1.23	Mar 31, 2018	—	Smart Configurator に対応しました。
1.24	Dec 28, 2018	—	<ol style="list-style-type: none"> <li>RTOS をサポート</li> <li>R_USB_HmscGetSem/R_USB_HmscRelSem 関数をサポート</li> </ol>
1.25	Apr 16, 2019	—	対象デバイスに RX66T/RX72T を追加



## 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うと、内部ROM、レイアウトパターンの相違などにより、電氣的特性の範囲で、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まれます。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も、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/>