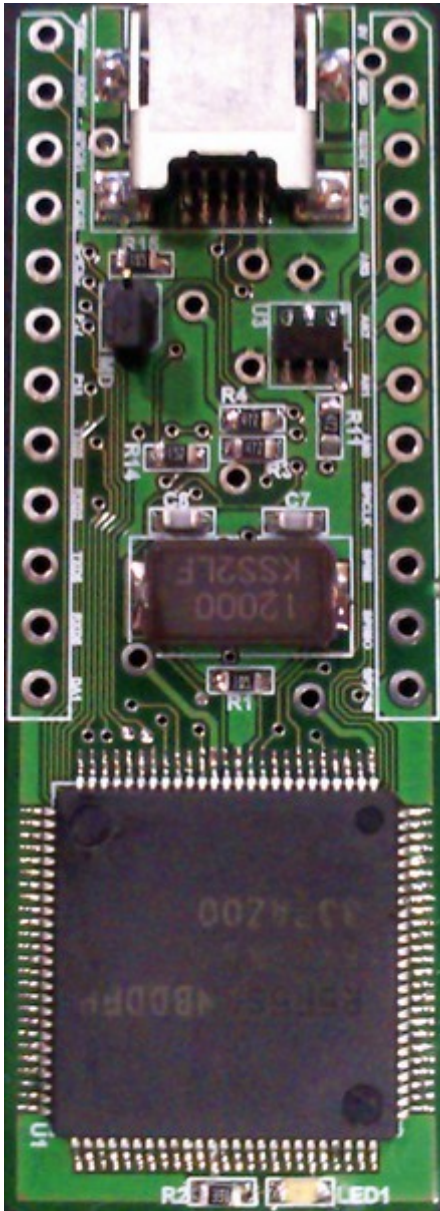


Wakayama. rbボード 説明資料 ver0.3

Wakayama. rb
たろサ

Wakayama.rbボード



特 徴

- ・mrubyを実装したRubyボードです。オブジェクト指向スクリプト言語Rubyを用いてプログラミングできます。作成したプログラムはシリアル経由で書き換えることができます。
- ・頭脳にGR-SAKURA搭載のRX63Nを持ち、ピン配置はGR-KURUMI(ほぼ)互換というガジェルスネ大好きな作者の趣向がもろに出た一品です。

ハード仕様

MCU

32ビットCPU RX63N(100ピン)
96MHz
FlashROM : 1Mバイト
RAM : 128Kバイト
データ用Flash : 32Kバイト

ボード機能

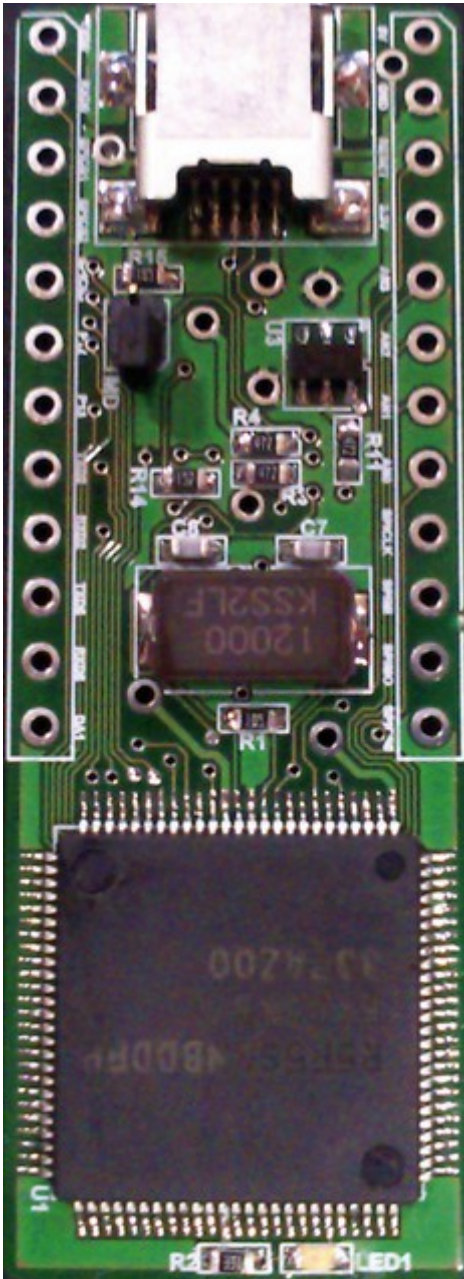
USBファンクション端子 (mini-B)
LED 1個
I/Oピン 20ピン
シリアル 3個(+1個可能)
SPI 1個
A/D 4個
I2C、PWM、Servoは自由割当てです。

電 源

5V (USBバスパワー)

サイズ

51 × 18mm



ソフト仕様

コマンドはこんな感じです。

カーネルクラス

pinMode(pin, mode)
digitalRead(pin)
digitalWrite(pin, value)
analogRead(number)
pwm(pin, value)
pwmHz(value)
analogDac(value)
delay(value)
millis()
led(sw)

システムクラス

Sys.exit()
Sys.setrun(filename)
Sys.version(r)
Sys.push(address, buf, length)
Sys.pop(address, length)
Sys.fileload()

ファイルクラス

Mem.open(number, filename, mode)
Mem.close(number)
Mem.read(number)
Mem.write(number, buf, len)
Mem.seek(number, byte)

シリアルクラス

Serial.begin(num, bps)
Serial.setDefault(num)
Serial.print(number, string)
Serial.println(number, string)
Serial.read(number)
Serial.write(number, buf, len)
Serial.available(number)

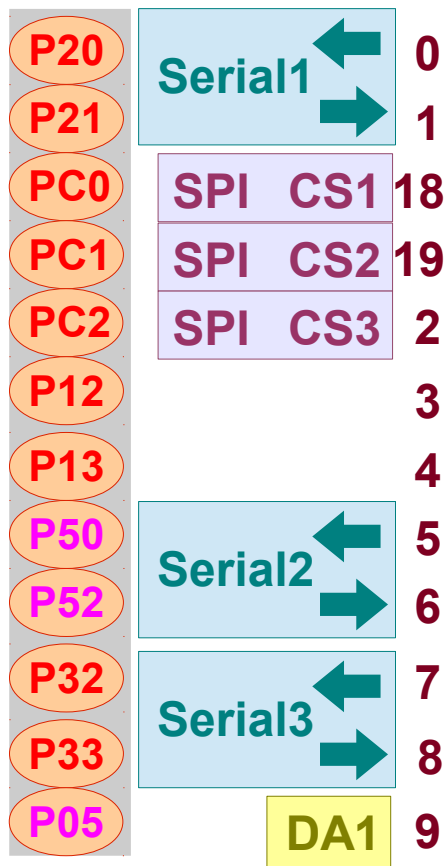
I2Cクラス

I2c.sdasci(sda, scl)
I2c.write(id, address, data)
I2c.read(id, addressL, addressH)
I2c.begin(id)
I2c.lwrite(address)
I2c.end()
I2c.request(id, n)
I2c.lread()
I2c.freq(Hz)

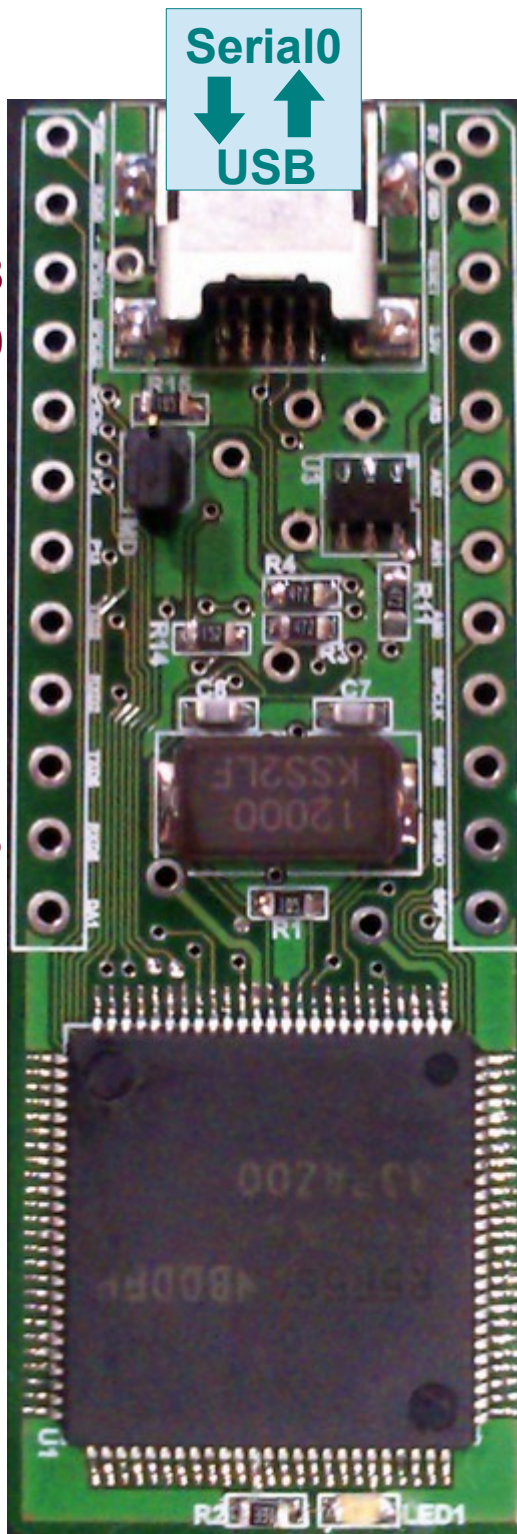
サーボクラス

Srv.(ch, pin[, min, max])
Srv.write(ch, angle)
Srv.us(ch, us)
Srv.read(ch)
Srv.attached(ch)
Srv.detach(ch)

RX63Nピン番号

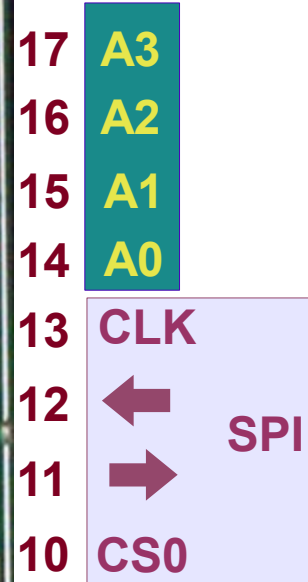


赤文字ピン番は
5Vトレラント

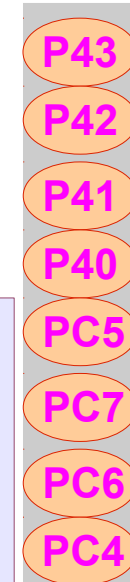


Serial0
↓
USB
↑

5V
GND
◀ RESET
3.3V



RX63Nピン番号



rubyプログラム実行の仕組み

WRBポートは、内部にrubyプログラムを保存できます。ファイル形式はmrbcによりコンパイルしたmrb形式のファイルとなります。

コンパイラはWebコンパイルです。<http://www.wakayamarb.org/mrbc>

rubyプログラム実行条件

条件(1)

WRBBは、先ずwrbb.xml ファイルを検索します。wrbb.xmlとはXML形式で書かれたファイルです。

```
<?xml version="1.0" encoding="utf-8" standalone="yes"?>
<Config>
  <Start file="wrbb.mrb" />
</Config>
```

Startタグのfile要素に実行するmrbファイル名を書いておくと、そのプログラムを実行します。

rubyプログラム実行の仕組み

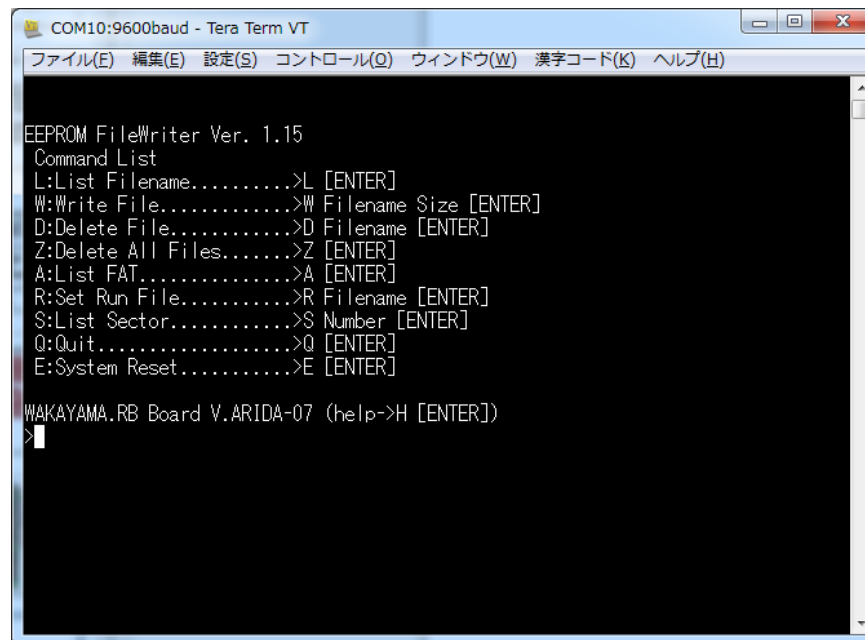
条件(2)

wrbb.xml ファイルが見つからない場合は、wrbb.mrbファイルを検索します。

wrbb.mrb ファイルが見つければ、wrbb.mrbファイルを実行します。

条件(3)

wrbb.xml、wrbb.mrb 両方のファイルが見つからない場合は、USB接続先にコマンド画面を表示します。

A screenshot of a Tera Term VT window titled "COM10:9600baud - Tera Term VT". The window has a menu bar with options: ファイル(F), 編集(E), 設定(S), コントロール(C), ウィンドウ(W), 漢字コード(K), ヘルプ(H). The main text area displays the following content:

```
EEPROM FileWriter Ver. 1.15
Command List
L:List Filename.....>L [ENTER]
W:Write File.....>W Filename Size [ENTER]
D:Delete File.....>D Filename [ENTER]
Z:Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>
```

rubyプログラム実行の仕組み

rubyプログラム例

LEDを5回 ON/OFFさせます。

```
sw = 1
10.times do
  led(sw)
  sw = 1 - sw
  delay(500)
end
```

以下のように書いても同じです。

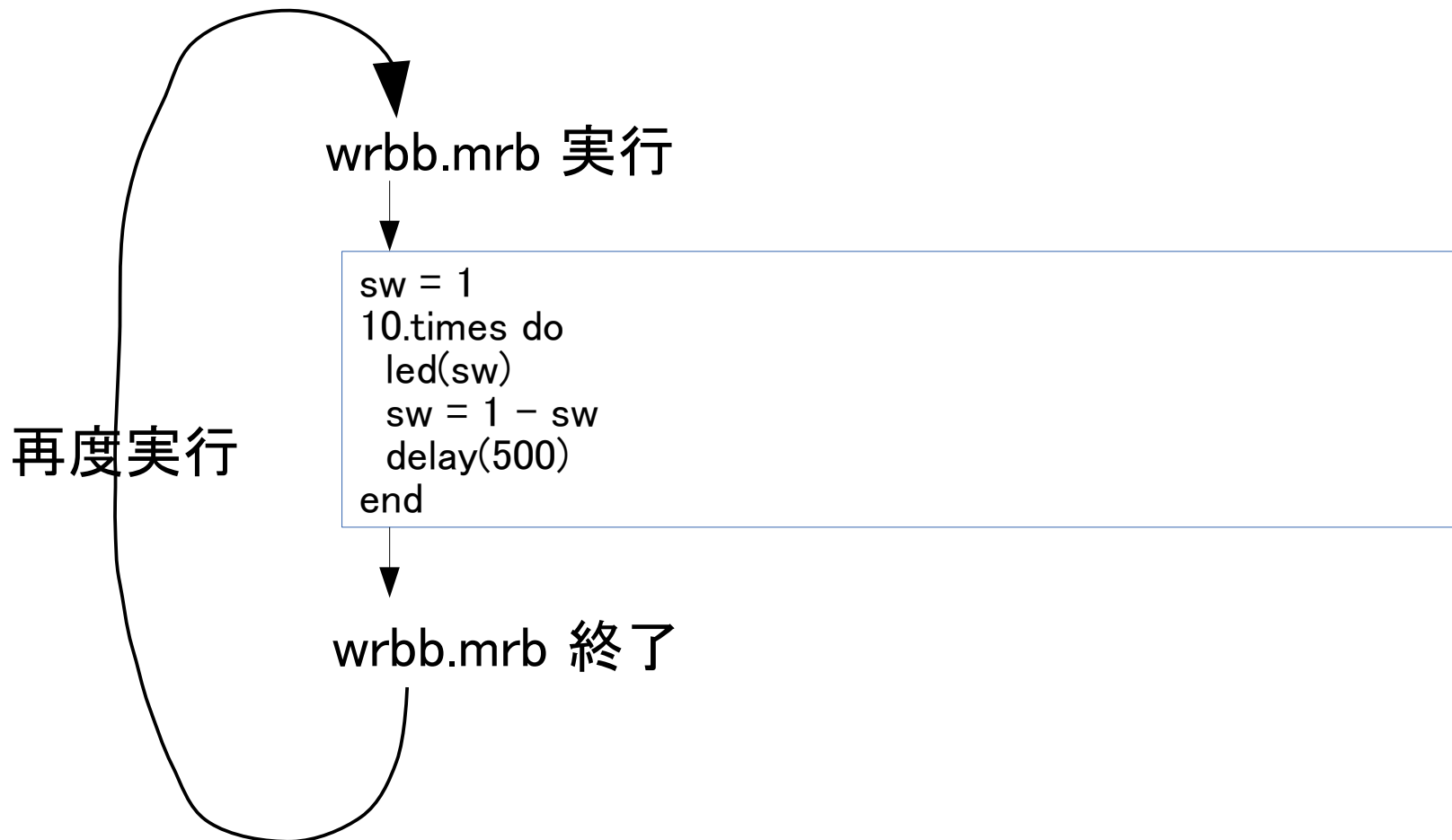
```
sw = 1
for i in 1..10 do
  led(sw)
  sw = 1 - sw
  delay(500)
end
```

Hello WAKAYAMA.RB Board!と10回出力されます。

```
10.times do
  Serial.println(0, "Hello WAKAYAMA.RB Board!")
  delay(500)
end
```

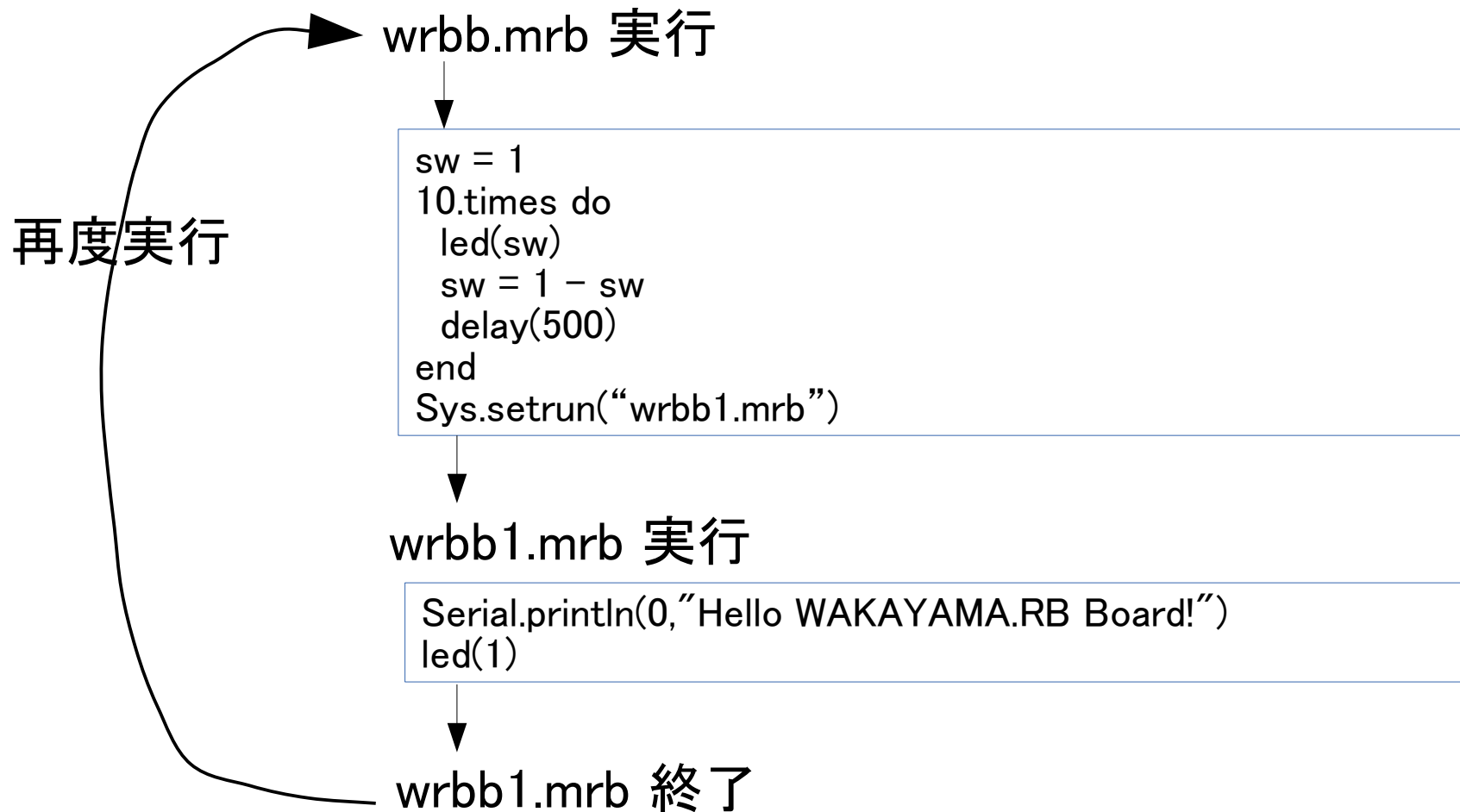

rubyプログラム実行の仕組み

rubyプログラム例を実行すると、永遠にLED点滅を繰り返す場合があります。それは、プログラムが終了した後、再び、rubyプログラムが呼び出されているからです。



rubyプログラム実行の仕組み

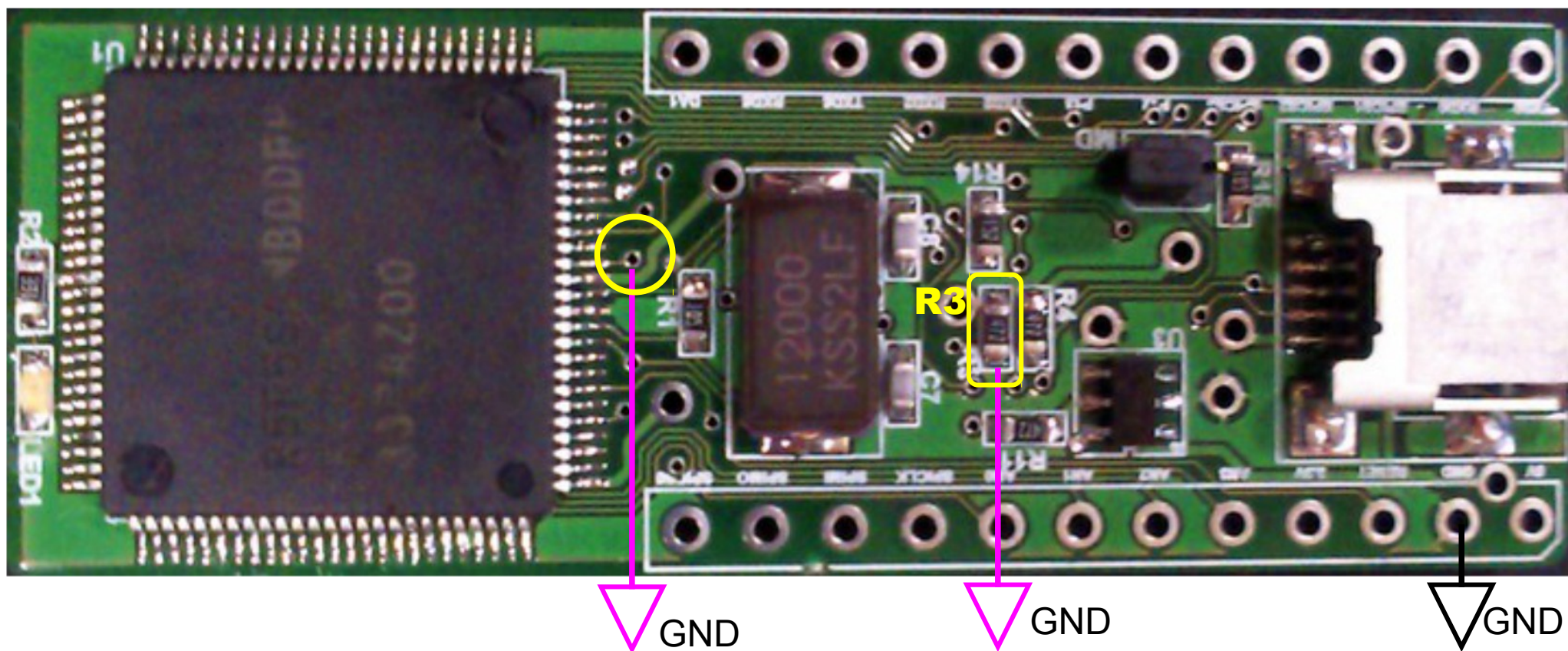
rubyプログラム中に `Sys.setrun` 命令を用いて、次に呼び出すrubyプログラムを指定しておく、実行が終了後、`Sys.setrun` されたrubyプログラムが呼び出されます。



強制的にコマンド画面を出す方法

コマンド一覧表示命令を省いてrubyプログラムを無限ループにすると、プログラムの書き換えができなくなります。

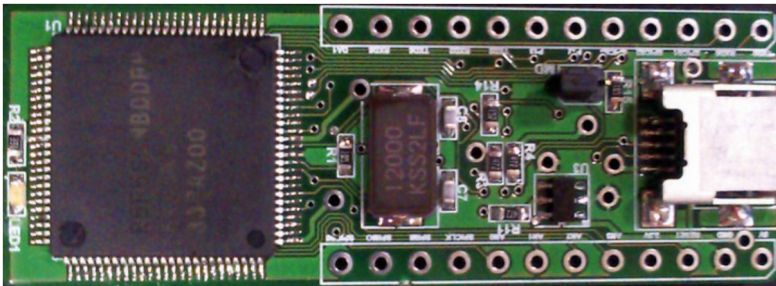
そのようなときに、強制的にコマンド画面を出す方法です。



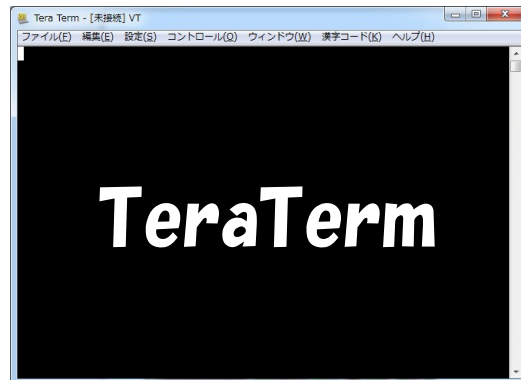
丸印の部分またはR3の下側(R3と書いている方)をGNDとつないで電源を入れます。そうすると強制的にコマンド画面がUSBシリアルに出力されます。

プログラムの書き込み

WRBボードはPCとUSB経由で接続し、シリアル通信を用いて通信する。
この通信を使って、Rubyのプログラムを書き込んだり、WRBボードからデータをPCに出力したりする。



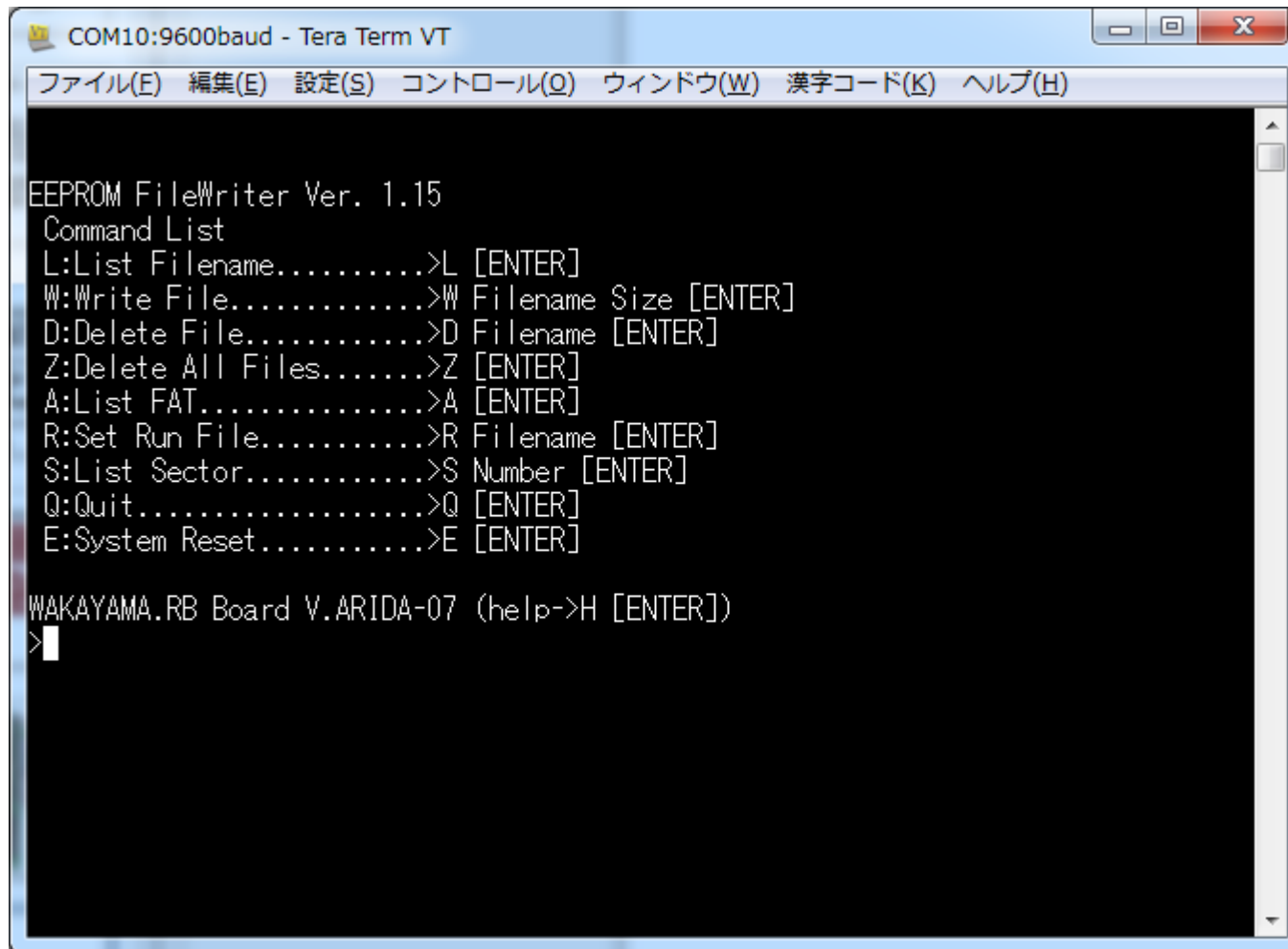
シリアル通信



シリアル通信には、ターミナルソフトを使います。
代表的なものにTeraTermがあります。

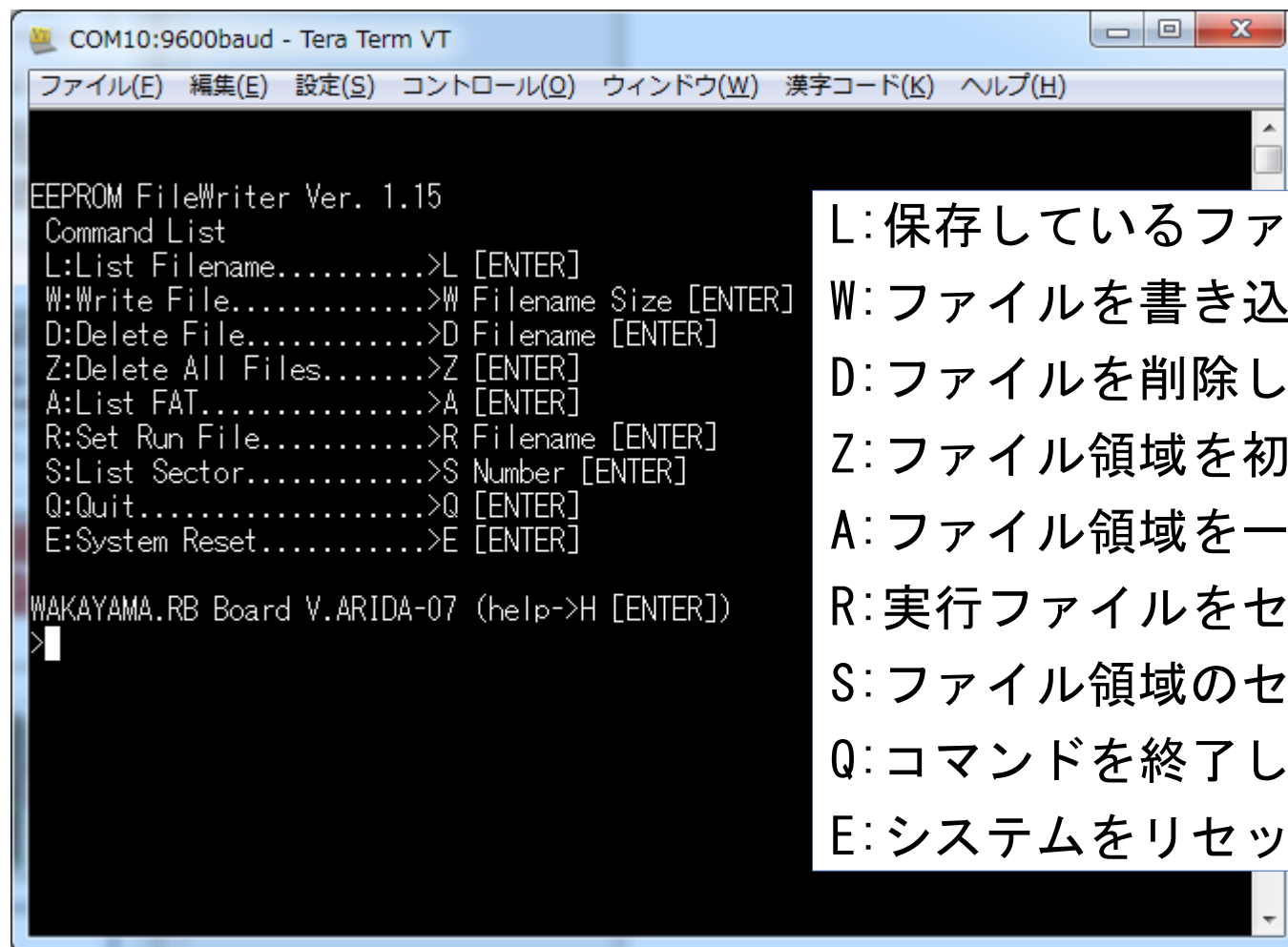
プログラムの書き込み方法

ターミナルソフトを用いてUSBからシリアル通信をしてプログラムを書き込みます。
ENTERキーで画面にコマンド一覧が表示されます。
アルファベット1文字のコマンドを持っています。

A screenshot of a Tera Term VT terminal window. The title bar reads "COM10:9600baud - Tera Term VT". The menu bar includes "ファイル(E)", "編集(E)", "設定(S)", "コントロール(O)", "ウィンドウ(W)", "漢字コード(K)", and "ヘルプ(H)". The main text area displays the "EEPROM FileWriter Ver. 1.15" command list. The commands are: L:List Filename, W:Write File, D>Delete File, Z>Delete All Files, A:List FAT, R:Set Run File, S>List Sector, Q:Quit, and E:System Reset. Each command is followed by a prompt character (>) and a bracketed instruction to press the ENTER key. At the bottom, the text "WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])" is shown, followed by a prompt character (>) and a cursor.

WRBボードの起動画面

コマンドの種類



COM10:9600baud - Tera Term VT

ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(O) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)

```
EEPROM FileWriter Ver. 1.15
Command List
L:List Filename.....>L [ENTER]
W:Write File.....>W Filename Size [ENTER]
D:Delete File.....>D Filename [ENTER]
Z:Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>
```

L:保存しているファイルを一覧します。

W:ファイルを書き込みます。

D:ファイルを削除します。

Z:ファイル領域を初期化します。

A:ファイル領域を一覧します。

R:実行ファイルをセットします。

S:ファイル領域のセクタ内容を一覧します。

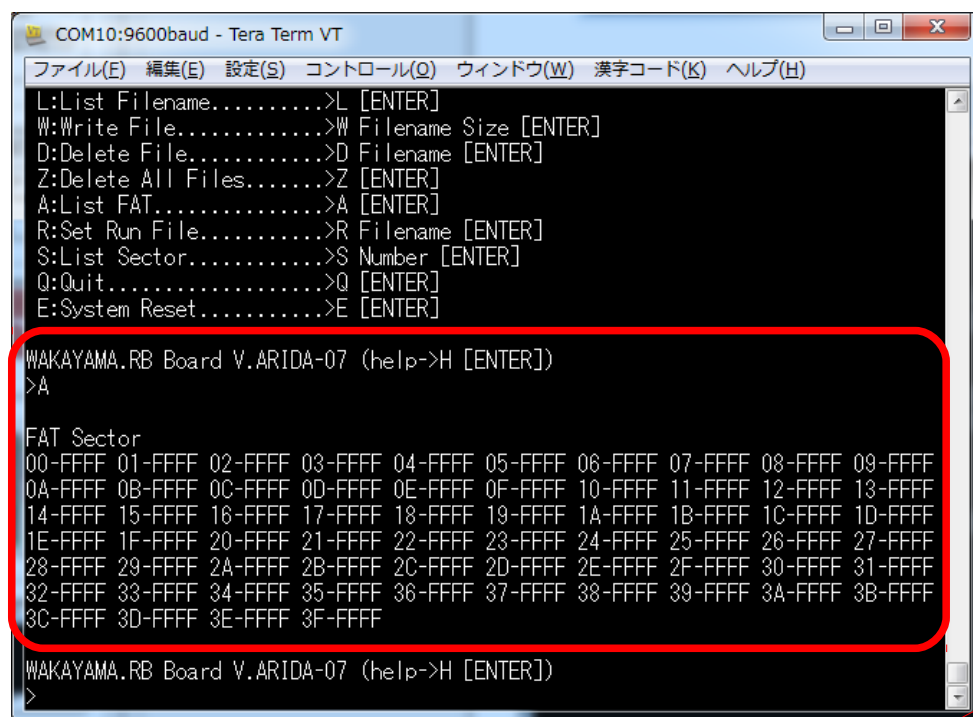
Q:コマンドを終了します。

E:システムをリセットします。

最初に初期化を行う。(Z コマンド)

Aコマンドを用いて、FAT Sector一覧を出した時に、セクタがFFFFで埋めつくされている場合は、初期化を行う必要が有ります。

Zコマンドを用いて、ファイル領域を初期化してください。



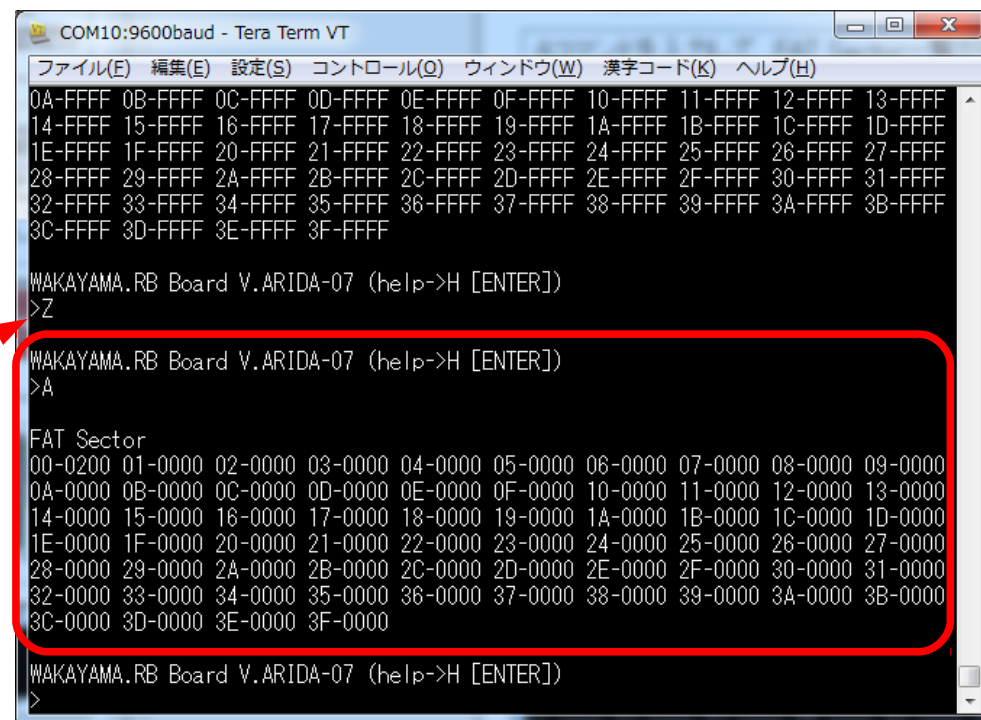
```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(Q) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
L:List Filename.....>L [ENTER]
W:Write File.....>W Filename Size [ENTER]
D:Delete File.....>D Filename [ENTER]
Z:Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>A

FAT Sector
00-FFFF 01-FFFF 02-FFFF 03-FFFF 04-FFFF 05-FFFF 06-FFFF 07-FFFF 08-FFFF 09-FFFF
0A-FFFF 0B-FFFF 0C-FFFF 0D-FFFF 0E-FFFF 0F-FFFF 10-FFFF 11-FFFF 12-FFFF 13-FFFF
14-FFFF 15-FFFF 16-FFFF 17-FFFF 18-FFFF 19-FFFF 1A-FFFF 1B-FFFF 1C-FFFF 1D-FFFF
1E-FFFF 1F-FFFF 20-FFFF 21-FFFF 22-FFFF 23-FFFF 24-FFFF 25-FFFF 26-FFFF 27-FFFF
28-FFFF 29-FFFF 2A-FFFF 2B-FFFF 2C-FFFF 2D-FFFF 2E-FFFF 2F-FFFF 30-FFFF 31-FFFF
32-FFFF 33-FFFF 34-FFFF 35-FFFF 36-FFFF 37-FFFF 38-FFFF 39-FFFF 3A-FFFF 3B-FFFF
3C-FFFF 3D-FFFF 3E-FFFF 3F-FFFF

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>
```

Zコマンドを打って、FFFFが0000に初期化されました。
これで、ファイル領域が使用できるようになります。



```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(Q) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
0A-FFFF 0B-FFFF 0C-FFFF 0D-FFFF 0E-FFFF 0F-FFFF 10-FFFF 11-FFFF 12-FFFF 13-FFFF
14-FFFF 15-FFFF 16-FFFF 17-FFFF 18-FFFF 19-FFFF 1A-FFFF 1B-FFFF 1C-FFFF 1D-FFFF
1E-FFFF 1F-FFFF 20-FFFF 21-FFFF 22-FFFF 23-FFFF 24-FFFF 25-FFFF 26-FFFF 27-FFFF
28-FFFF 29-FFFF 2A-FFFF 2B-FFFF 2C-FFFF 2D-FFFF 2E-FFFF 2F-FFFF 30-FFFF 31-FFFF
32-FFFF 33-FFFF 34-FFFF 35-FFFF 36-FFFF 37-FFFF 38-FFFF 39-FFFF 3A-FFFF 3B-FFFF
3C-FFFF 3D-FFFF 3E-FFFF 3F-FFFF

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>Z

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>A

FAT Sector
00-0200 01-0000 02-0000 03-0000 04-0000 05-0000 06-0000 07-0000 08-0000 09-0000
0A-0000 0B-0000 0C-0000 0D-0000 0E-0000 0F-0000 10-0000 11-0000 12-0000 13-0000
14-0000 15-0000 16-0000 17-0000 18-0000 19-0000 1A-0000 1B-0000 1C-0000 1D-0000
1E-0000 1F-0000 20-0000 21-0000 22-0000 23-0000 24-0000 25-0000 26-0000 27-0000
28-0000 29-0000 2A-0000 2B-0000 2C-0000 2D-0000 2E-0000 2F-0000 30-0000 31-0000
32-0000 33-0000 34-0000 35-0000 36-0000 37-0000 38-0000 39-0000 3A-0000 3B-0000
3C-0000 3D-0000 3E-0000 3F-0000

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>
```

プログラムを書き込みます。(W コマンド)

Wコマンドを用いて、mrbファイルを書き込みます。

Wの後にスペースで区切って、ファイル名とファイルサイズを書き、ENTERキーを押します。

>W ファイル名 ファイルサイズ

```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(O) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
Z:Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>Z

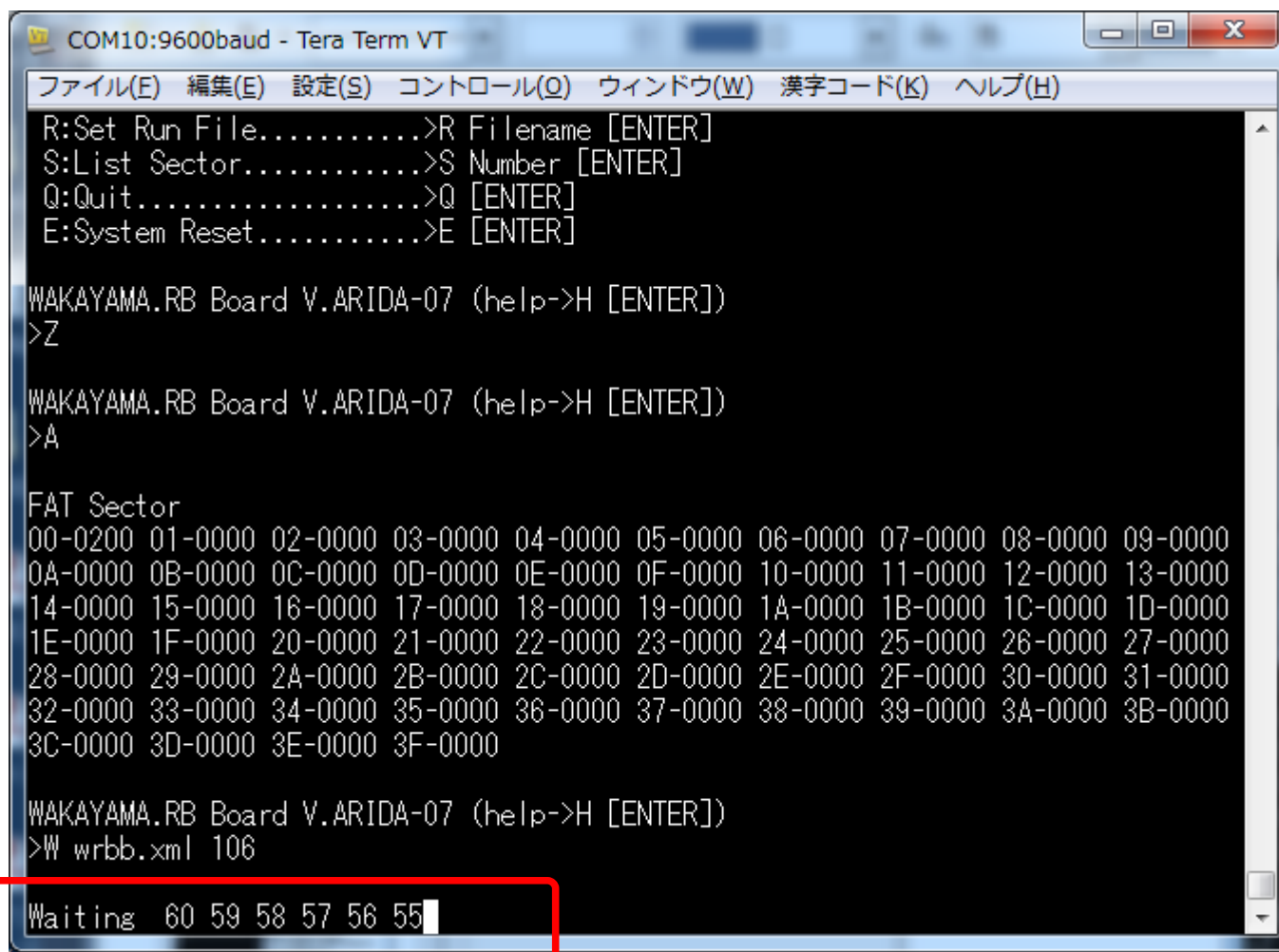
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>A

FAT Sector
00-0000 01-0000 02-0000 03-0000 04-0000 05-0000 06-0000 07-0000 08-0000 09-0000
0A-0000 0B-0000 0C-0000 0D-0000 0E-0000 0F-0000 10-0000 11-0000 12-0000 13-0000
14-0000 15-0000 16-0000 17-0000 18-0000 19-0000 1A-0000 1B-0000 1C-0000 1D-0000
1E-0000 1F-0000 20-0000 21-0000 22-0000 23-0000 24-0000 25-0000 26-0000 27-0000
28-0000 29-0000 2A-0000 2B-0000 2C-0000 2D-0000 2E-0000 2F-0000 30-0000 31-0000
32-0000 33-0000 34-0000 35-0000 36-0000 37-0000 38-0000 39-0000 3A-0000 3B-0000
3C-0000 3D-0000 3E-0000 3F-0000

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>W wrbb.xml 201
```

プログラムを書き込みます。(W コマンド)

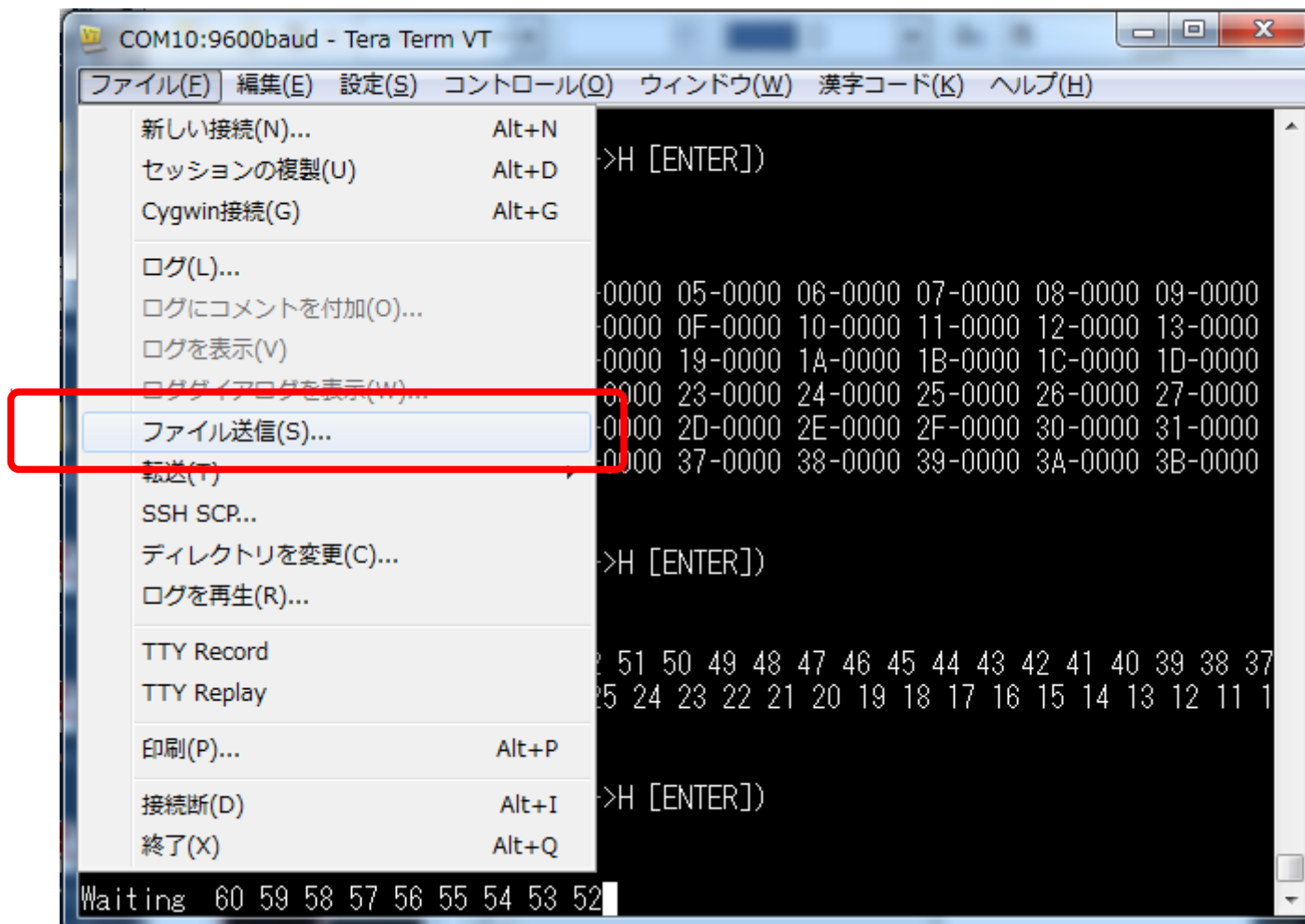
ENTERキーを押すと、カウントダウンが始まります。60sec以内にファイルをバイナリ送信してください。



```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(Q) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>Z
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>A
FAT Sector
00-0200 01-0000 02-0000 03-0000 04-0000 05-0000 06-0000 07-0000 08-0000 09-0000
0A-0000 0B-0000 0C-0000 0D-0000 0E-0000 0F-0000 10-0000 11-0000 12-0000 13-0000
14-0000 15-0000 16-0000 17-0000 18-0000 19-0000 1A-0000 1B-0000 1C-0000 1D-0000
1E-0000 1F-0000 20-0000 21-0000 22-0000 23-0000 24-0000 25-0000 26-0000 27-0000
28-0000 29-0000 2A-0000 2B-0000 2C-0000 2D-0000 2E-0000 2F-0000 30-0000 31-0000
32-0000 33-0000 34-0000 35-0000 36-0000 37-0000 38-0000 39-0000 3A-0000 3B-0000
3C-0000 3D-0000 3E-0000 3F-0000
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>W wrbb.xml 106
Waiting 60 59 58 57 56 55
```

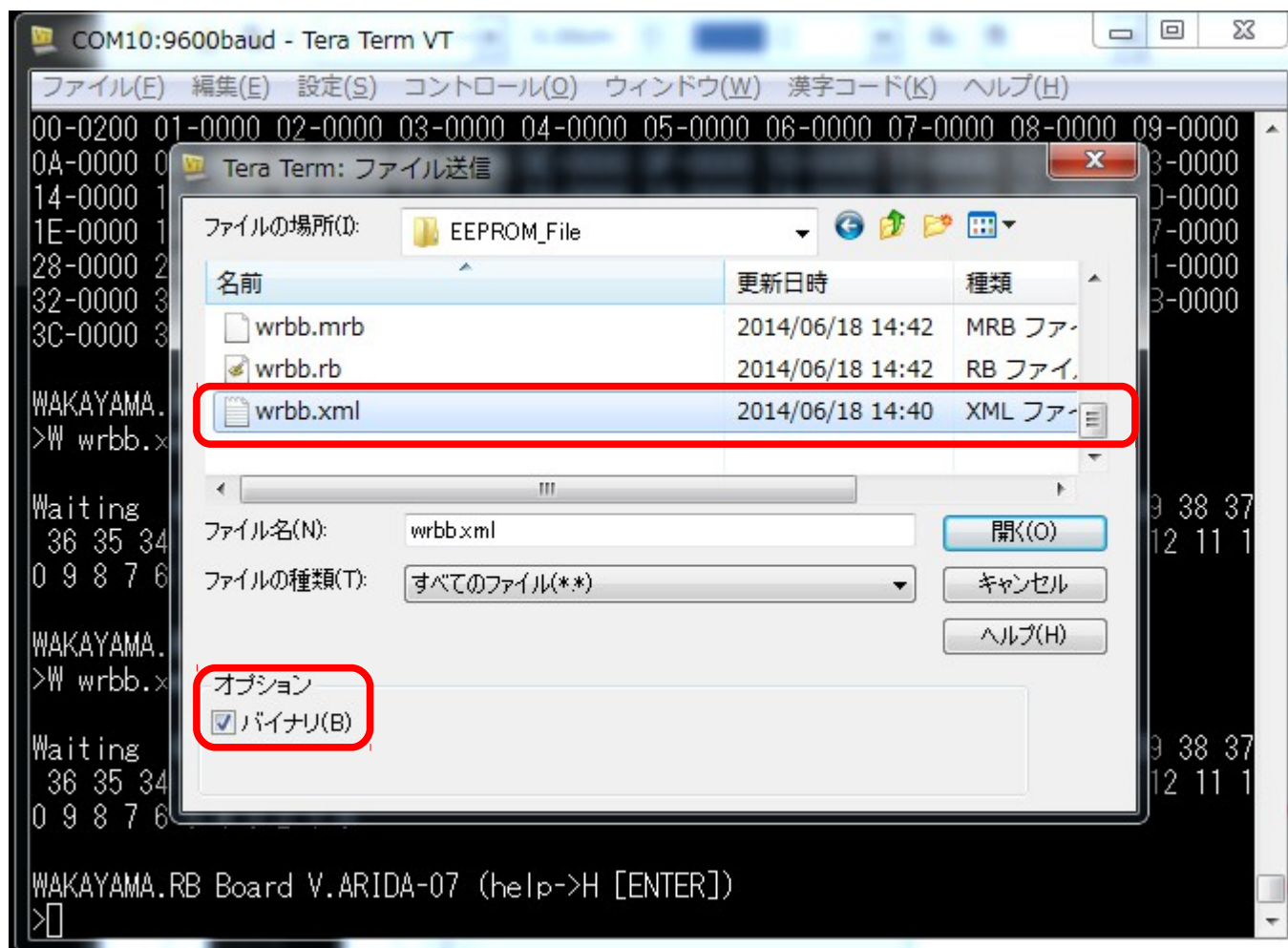
プログラムを書き込みます。(W コマンド)

Tera Termの場合、ファイル→ファイル送信 を選択します。



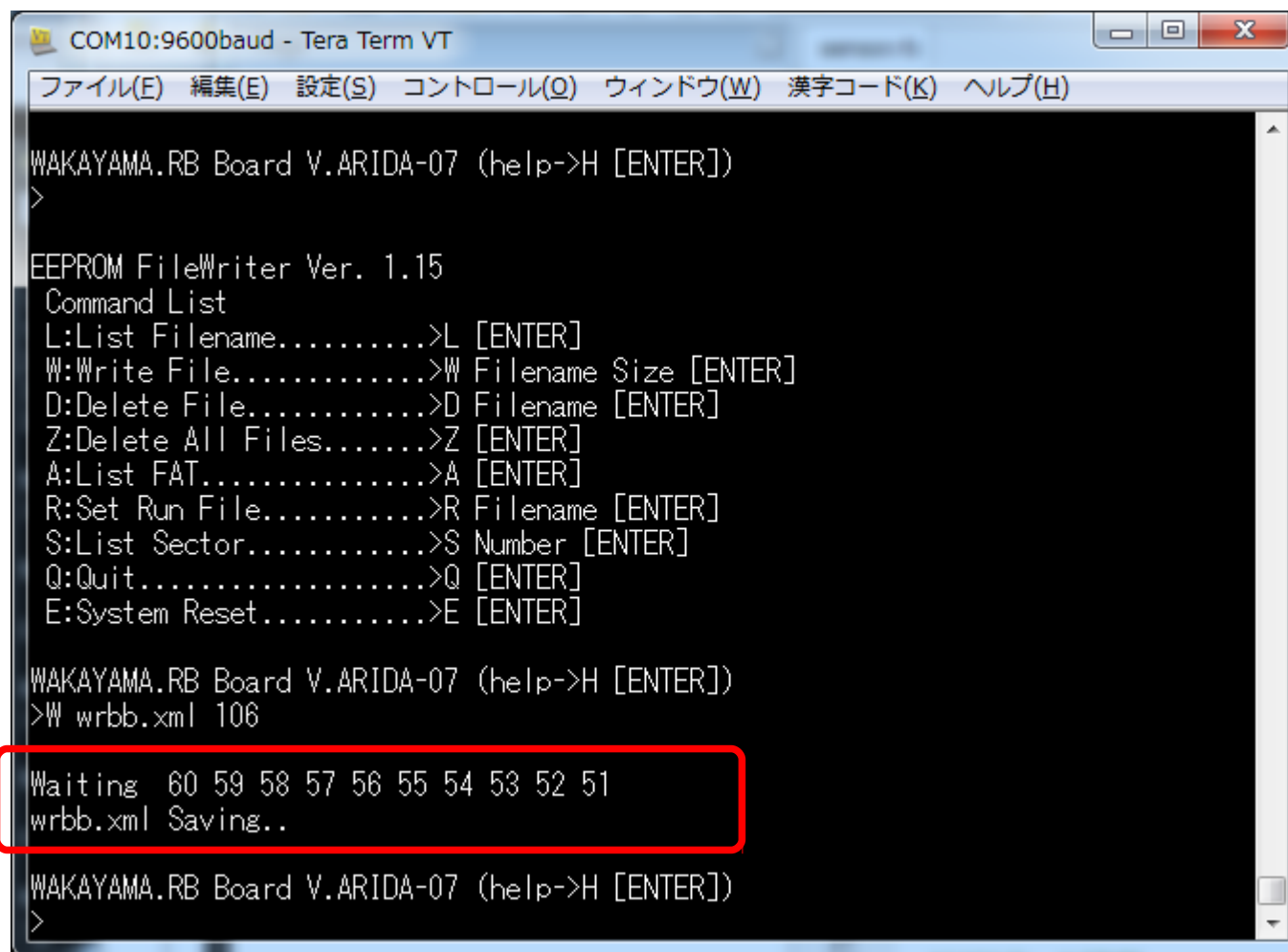
プログラムを書き込みます。(W コマンド)

Tera Termの場合、オプションのバイナリにチェックを入れます。
その後、送信するファイルを選択して、開く を押します。



プログラムを書き込みます。(W コマンド)

ファイルの書き込みが終了すると、コマンド入力待ちに戻ります。



```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(O) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>

EEPROM FileWriter Ver. 1.15
Command List
L:List Filename.....>L [ENTER]
W:Write File.....>W Filename Size [ENTER]
D:Delete File.....>D Filename [ENTER]
Z:Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

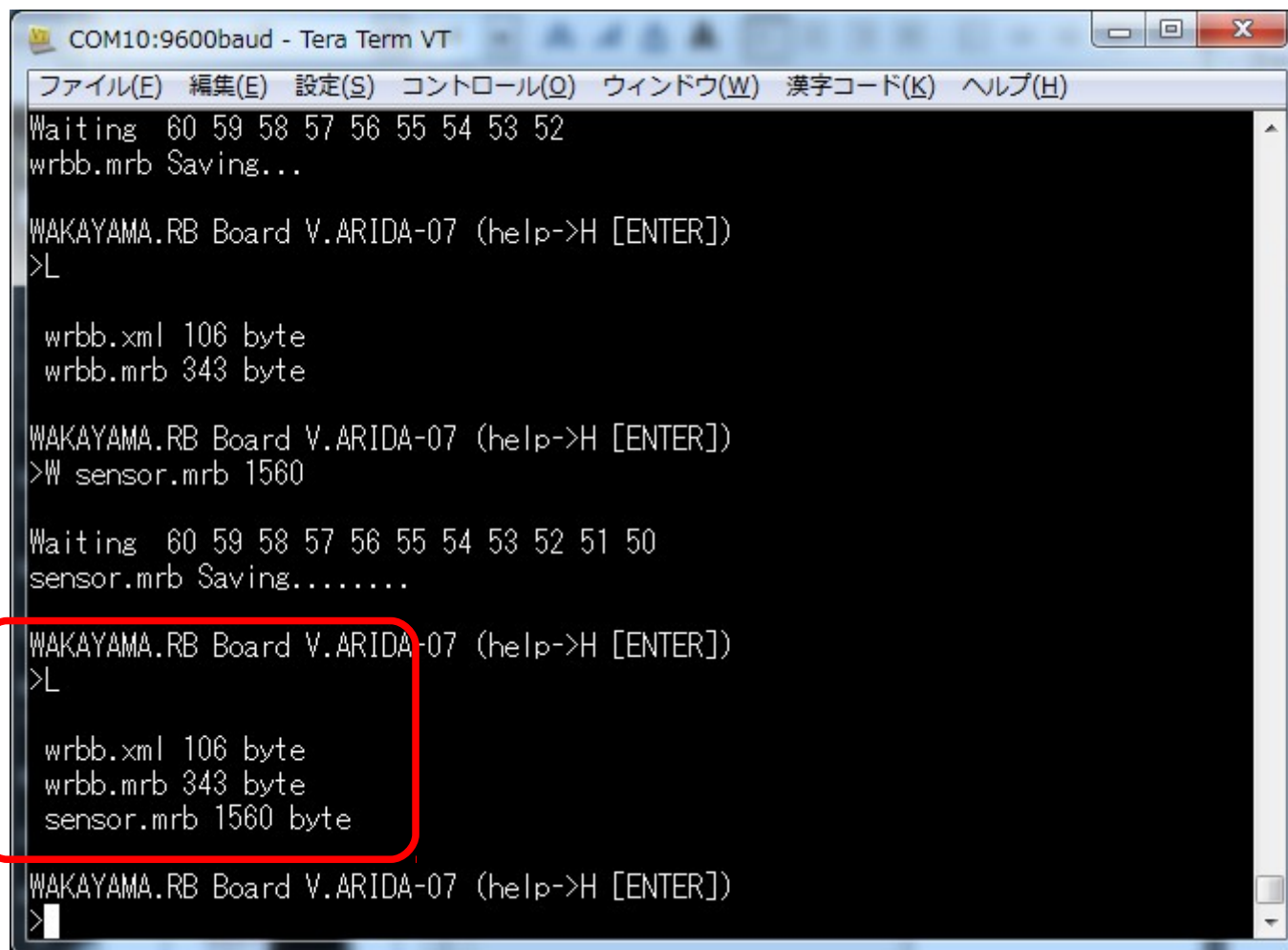
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>W wrbb.xml 106

Waiting 60 59 58 57 56 55 54 53 52 51
wrbb.xml Saving..

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>
```


ファイルを一覧します。(L コマンド)

Lコマンドを入力すると保存されているファイルの一覧が表示されます。



The screenshot shows a Tera Term VT window titled "COM10:9600baud - Tera Term VT". The menu bar includes "ファイル(E)", "編集(E)", "設定(S)", "コントロール(O)", "ウィンドウ(W)", "漢字コード(K)", and "ヘルプ(H)". The terminal text is as follows:

```
Waiting 60 59 58 57 56 55 54 53 52
wrbb.mrb Saving...

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>L

wrbb.xml 106 byte
wrbb.mrb 343 byte

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>W sensor.mrb 1560

Waiting 60 59 58 57 56 55 54 53 52 51 50
sensor.mrb Saving.....

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>L

wrbb.xml 106 byte
wrbb.mrb 343 byte
sensor.mrb 1560 byte

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07 (help->H [ENTER])
>
```

A red rounded rectangle highlights the output of the second L command, which lists the files wrbb.xml (106 byte), wrbb.mrb (343 byte), and sensor.mrb (1560 byte).

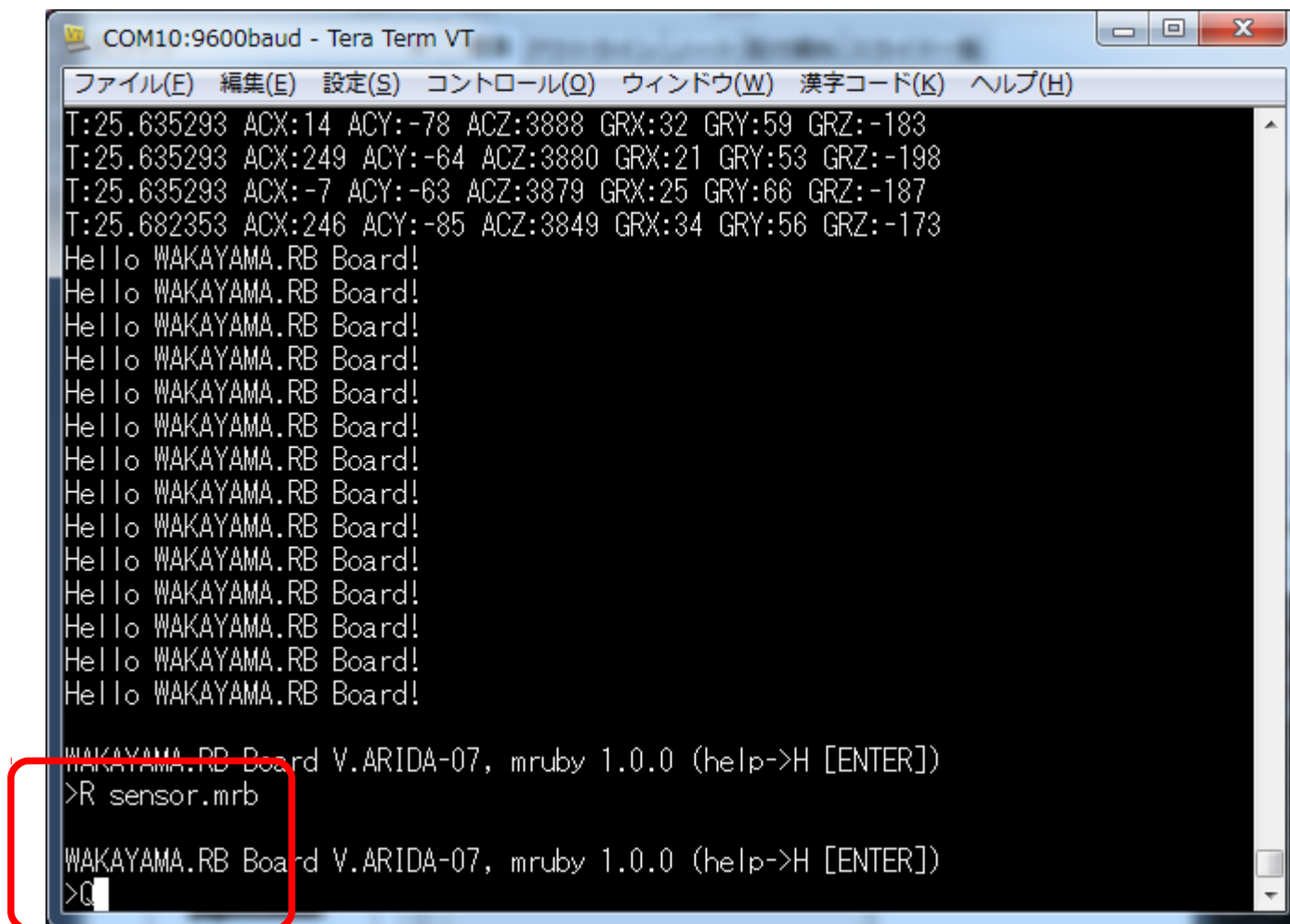
実行ファイルを指定します。(R コマンド)

Rコマンドは、実行したいファイルを指定することができます。

Rの後にスペースで区切って、実行させたいファイル名を書き、ENTERを押します。

>R ファイル名.mrb

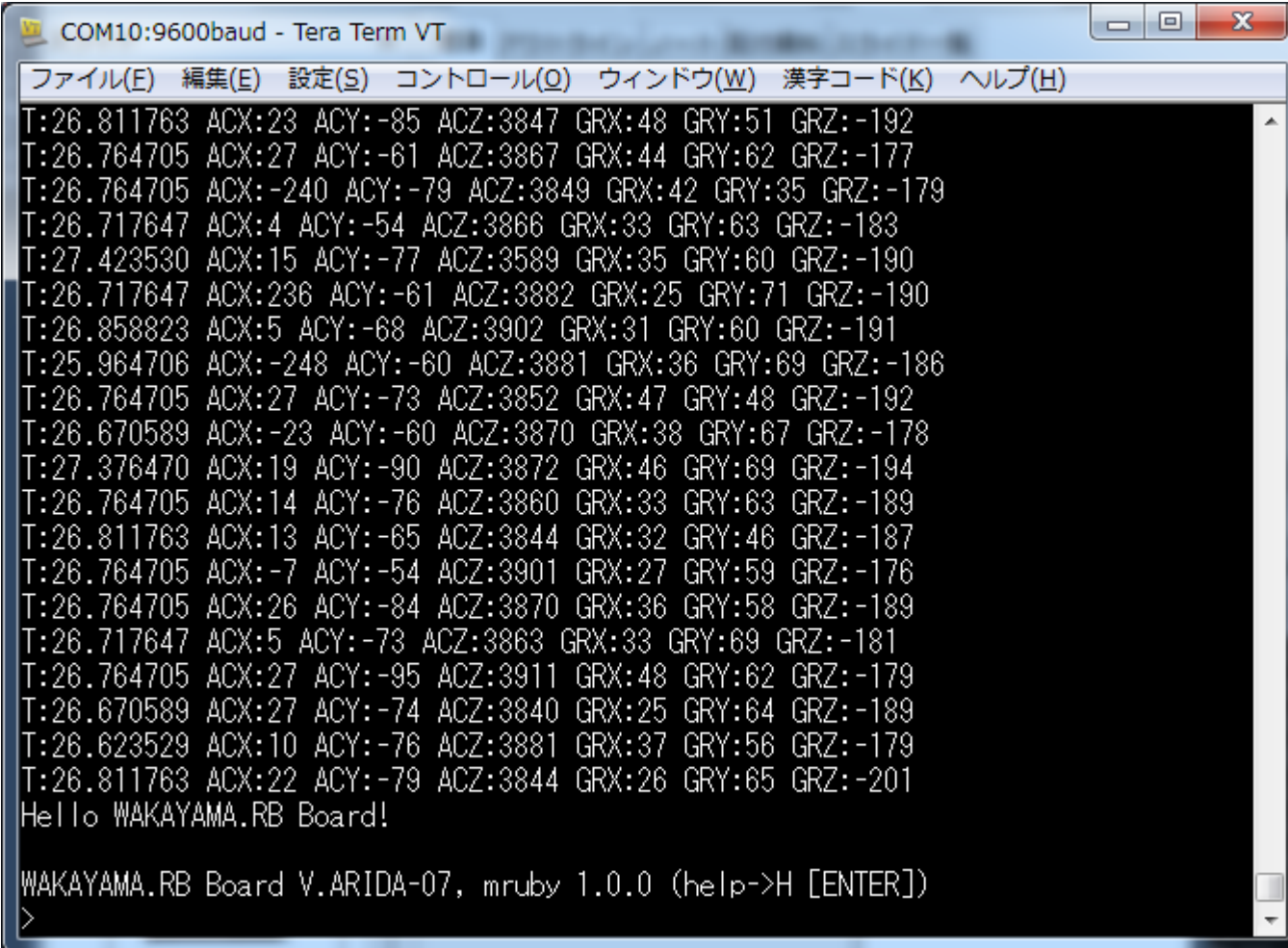
ただし、実際に実行するには、Qコマンドを指定してコマンド画面から抜ける必要があります。



```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(Q) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
T:25.635293 ACX:14 ACY:-78 ACZ:3888 GRX:32 GRY:59 GRZ:-183
T:25.635293 ACX:249 ACY:-64 ACZ:3880 GRX:21 GRY:53 GRZ:-198
T:25.635293 ACX:-7 ACY:-63 ACZ:3879 GRX:25 GRY:66 GRZ:-187
T:25.682353 ACX:246 ACY:-85 ACZ:3849 GRX:34 GRY:56 GRZ:-173
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
Hello WAKAYAMA.RB Board!
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07, mruby 1.0.0 (help->H [ENTER])
>R sensor.mrb
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07, mruby 1.0.0 (help->H [ENTER])
>Q
```

実行ファイルを指定します。(R コマンド)

実行が終了するとコマンド入力画面に戻ります。



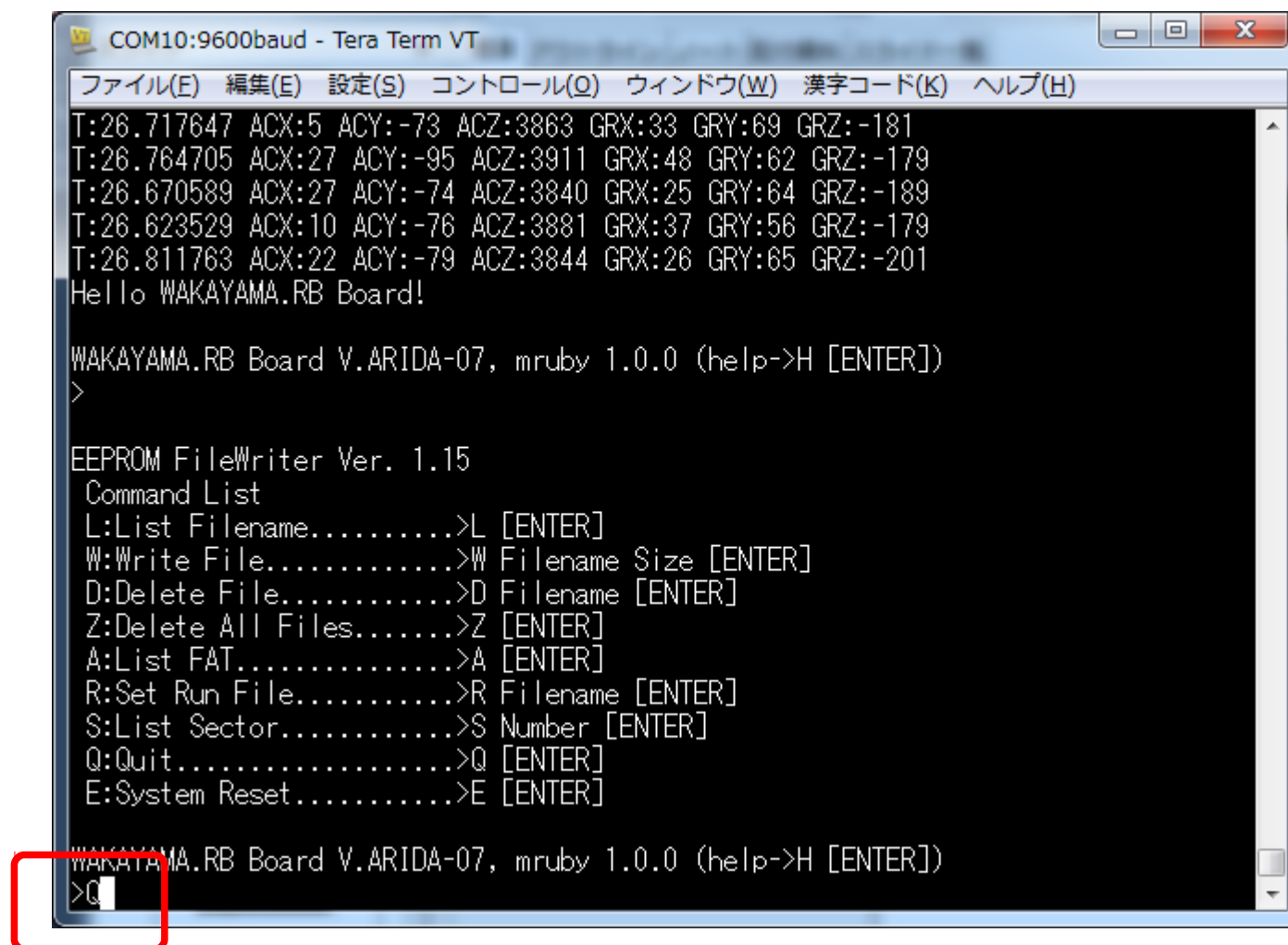
```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(O) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
T:26.811763 ACX:23 ACY:-85 ACZ:3847 GRX:48 GRY:51 GRZ:-192
T:26.764705 ACX:27 ACY:-61 ACZ:3867 GRX:44 GRY:62 GRZ:-177
T:26.764705 ACX:-240 ACY:-79 ACZ:3849 GRX:42 GRY:35 GRZ:-179
T:26.717647 ACX:4 ACY:-54 ACZ:3866 GRX:33 GRY:63 GRZ:-183
T:27.423530 ACX:15 ACY:-77 ACZ:3589 GRX:35 GRY:60 GRZ:-190
T:26.717647 ACX:236 ACY:-61 ACZ:3882 GRX:25 GRY:71 GRZ:-190
T:26.858823 ACX:5 ACY:-68 ACZ:3902 GRX:31 GRY:60 GRZ:-191
T:25.964706 ACX:-248 ACY:-60 ACZ:3881 GRX:36 GRY:69 GRZ:-186
T:26.764705 ACX:27 ACY:-73 ACZ:3852 GRX:47 GRY:48 GRZ:-192
T:26.670589 ACX:-23 ACY:-60 ACZ:3870 GRX:38 GRY:67 GRZ:-178
T:27.376470 ACX:19 ACY:-90 ACZ:3872 GRX:46 GRY:69 GRZ:-194
T:26.764705 ACX:14 ACY:-76 ACZ:3860 GRX:33 GRY:63 GRZ:-189
T:26.811763 ACX:13 ACY:-65 ACZ:3844 GRX:32 GRY:46 GRZ:-187
T:26.764705 ACX:-7 ACY:-54 ACZ:3901 GRX:27 GRY:59 GRZ:-176
T:26.764705 ACX:26 ACY:-84 ACZ:3870 GRX:36 GRY:58 GRZ:-189
T:26.717647 ACX:5 ACY:-73 ACZ:3863 GRX:33 GRY:69 GRZ:-181
T:26.764705 ACX:27 ACY:-95 ACZ:3911 GRX:48 GRY:62 GRZ:-179
T:26.670589 ACX:27 ACY:-74 ACZ:3840 GRX:25 GRY:64 GRZ:-189
T:26.623529 ACX:10 ACY:-76 ACZ:3881 GRX:37 GRY:56 GRZ:-179
T:26.811763 ACX:22 ACY:-79 ACZ:3844 GRX:26 GRY:65 GRZ:-201
Hello WAKAYAMA.RB Board!

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07, mruby 1.0.0 (help->H [ENTER])
>
```

コマンド画面を終了する。(Q コマンド)

Qコマンドを入力すると、コマンド画面が終了します。プログラムの途中で呼び出されている場合は、元のプログラムに戻ります。

ただし、Rコマンドでプログラムがセットされた場合は、そのプログラムが実行されます。



```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(Q) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
T:26.717647 ACX:5 ACY:-73 ACZ:3863 GRX:33 GRY:69 GRZ:-181
T:26.764705 ACX:27 ACY:-95 ACZ:3911 GRX:48 GRY:62 GRZ:-179
T:26.670589 ACX:27 ACY:-74 ACZ:3840 GRX:25 GRY:64 GRZ:-189
T:26.623529 ACX:10 ACY:-76 ACZ:3881 GRX:37 GRY:56 GRZ:-179
T:26.811763 ACX:22 ACY:-79 ACZ:3844 GRX:26 GRY:65 GRZ:-201
Hello WAKAYAMA.RB Board!

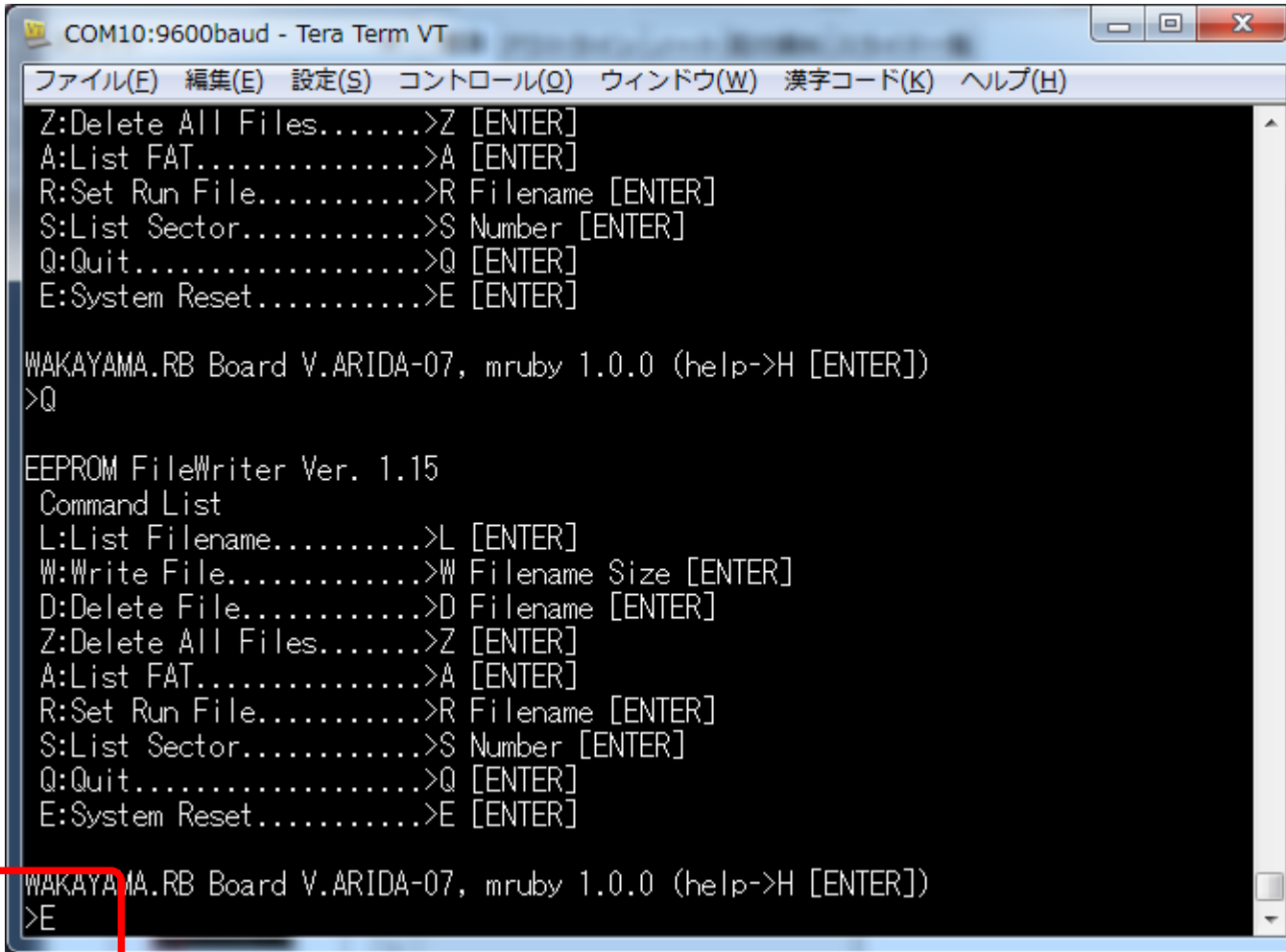
WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07, mruby 1.0.0 (help->H [ENTER])
>

EEPROM FileWriter Ver. 1.15
Command List
L:List Filename.....>L [ENTER]
W:Write File.....>W Filename Size [ENTER]
D>Delete File.....>D Filename [ENTER]
Z>Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07, mruby 1.0.0 (help->H [ENTER])
>Q
```

再起動する。(E コマンド)

Eコマンドを入力すると、マイコンを再起動します。



```
COM10:9600baud - Tera Term VT
ファイル(E) 編集(E) 設定(S) コントロール(Q) ウィンドウ(W) 漢字コード(K) ヘルプ(H)
Z:Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07, mruby 1.0.0 (help->H [ENTER])
>Q

EEPROM FileWriter Ver. 1.15
Command List
L:List Filename.....>L [ENTER]
W:Write File.....>W Filename Size [ENTER]
D:Delete File.....>D Filename [ENTER]
Z:Delete All Files.....>Z [ENTER]
A:List FAT.....>A [ENTER]
R:Set Run File.....>R Filename [ENTER]
S:List Sector.....>S Number [ENTER]
Q:Quit.....>Q [ENTER]
E:System Reset.....>E [ENTER]

WAKAYAMA.RB Board V.ARIDA-07, mruby 1.0.0 (help->H [ENTER])
>E
```

mrbcファイルの作成方法

Web-mrbcコンパイラを用いて、Rubyプログラムからmrbcファイルを生成します。

Web-mrbcコンパイラのURLは以下です。

<http://www.wakayamarb.org/mrbc>

Wakayama.rb Web-mrbc Compiler (ByteCode Format Ver.0002)

mruby source code

ファイルが選択されていません。

compiler options

rbファイルを選びます。

Create Compilerを押すことにより、mrbcファイルがダウンロードできます。

メソッドの説明

カーネルクラス

PINのモード設定 `pinMode(pin, mode)`

ピンのデジタル入力と出力を設定します。

pin: ピンの番号

mode: 0: INPUTモード

1: OUTPUTモード

デフォルトは入力(INPUT)モードです。

デジタルライト `digitalWrite(pin, value)`

ピンのデジタル出力のHIGH/LOWを設定します。

pin: ピンの番号

value: 0: LOW

1: HIGH

デジタルリード `digitalRead(pin)`

ピンのデジタル入力値を取得します。

pin: ピンの番号

戻り値

0: LOW

1: HIGH

メソッドの説明

カーネルクラス

アナログリード `analogRead(pin)`

ピンのアナログ入力値を取得します。
pin: アナログピンの番号

戻り値
10ビットの値 (0~1023)

アナログDAC出力 `analogDac(value)`

ピンからアナログ電圧を出力します。
value: 10bit精度 (0~4095) で0~3.3V

LEDオンオフ `led(sw)`

基板のLEDを点灯します。
sw: 0: 消灯
1: 点灯

メソッドの説明

カーネルクラス

PWM出力 `pwm(pin, value)`

ピンのPWM出力値をセットします。

pin: ピンの番号

value: 出力PWM比率(0~255)

PWM周波数設定 `pwmHz(value)`

PWM出力するときの周波数を設定します。

value: 周波数(12~184999)Hz

ディレイ `delay(value)`

指定の時間(ms)動作を止めます。

value: 時間(ms)

※delay中に強制的にGCを行っています。

ミリ秒を取得します `millis()`

システムが稼動してから経過した時間を取得します。

戻り値

起動してからのミリ秒数

メソッドの説明

カーネルクラス

使用例

```
pinMode(4, 0)
pinMode(5, 1)

x = digitalRead(4)
digitalWrite(5, 0)

10.times do
  led(1)
  delay(1000)
  led(0)
  delay(1000)
end
```

メソッドの説明

システムクラス

システムのバージョン取得 `Sys.version([R])`

システムのバージョンを取得します。
R: 引数があればmrubyのバージョンを返します。

プログラムの終了 `Sys.exit()`

プログラムを終了させます。
`Sys.setRun`により次に実行するプログラムがセットされていれば、そのプログラムが実行されます。

実行するプログラムの設定 `Sys.setRun(filename)`

次に実行するプログラムを設定します。
filename: mrbファイル名

管理カーネルの呼び出し `Sys.fileload()`

システムの管理カーネル「EEPROM File Writer」を呼び出します。

メソッドの説明

システムクラス

フラッシュメモリに書き込み Sys. push(address, buf, length)

フラッシュメモリに値を書き込みます。
address: 書き込み開始アドレス (0x0000~0x00ff)
buf: 書き込むデータ
length: 書き込むサイズ (MAX 32バイト)

戻り値
1: 成功
0: 失敗

※ここに書き込んだ値は、電源を切っても消えません。

フラッシュメモリから読み出し Sys. pop(address, length)

フラッシュメモリから値を読み出します。
address: 読み込みアドレス (0x0000~0x00ff)
length: 読み込みサイズ (MAX 32バイト)

戻り値
読み込んだデータ分

メソッドの説明

システムクラス

使用例

#アドレス0x0000から0x0005に{0x3a, 0x39, 0x38, 0x00, 0x36}の5バイトのデータを書き込みます
buf = 0x3a.chr+0x39.chr+0x38.chr+0x0.chr+0x36.chr

Sys.push(0x0000, buf, 5)

#アドレス0x0000から5バイトのデータを読み込みます
ans = Sys.pop(0x0000, 5)

Sys.setRun('sample.mrb') #次に実行するプログラム名をセットします

Sys.exit() #このプログラムを終了します。

メソッドの説明

シリアルクラス

シリアル通信の初期化 `Serial.begin(num, bps)`

シリアル通信を初期化します。シリアル通信を私用する場合は、初めに初期化を行ってください。

num: 初期化する通信番号
0: USB
1: 0ピン送信/1ピン受信
2: 5ピン送信/6ピン受信
3: 7ピン送信/8ピン受信

bps: ボーレート (bps) 基本的に任意の値が設定できます。

シリアル通信のデフォルト通信番号の設定 `Serial.setDefault(num)`

シリアル通信のデフォルト通信番号を設定します。

num: 通信番号 (ピン番は `Serial.begin` 参照)

※システム内部でエラーなどが発生した時に、出力されるメッセージの出力先となります。

シリアルポートへの出力 `Serial.print(num[, str])`

シリアルポートに出力します。

num: 通信番号 (ピン番は `Serial.begin` 参照)
str: 文字列。省略時は何も出力しません設定できます。

シリアルポートへの出力 (¥r¥n付き) `Serial.println(num[, str])`

シリアルポートに¥r¥n付きで出力します。

num: 通信番号 (ピン番は `Serial.begin` 参照)
str: 文字列。省略時は改行のみ

メソッドの説明

シリアルクラス

シリアル受信チェック `Serial.available(num)`

シリアルポートに受信データがあるかどうか調べます。
num: 通信番号(ピン番はSerial.begin参照)

戻り値

シリアルバッファにあるデータのバイト数。0の場合はデータなし。

シリアルポートから1バイト取得 `Serial.read(num)`

シリアルポートの受信データを1バイト取得します。
num: 通信番号(ピン番はSerial.begin参照)

戻り値

0x00~0xFFの値、データが無いときは-1が返ります。

シリアルポートへデータ出力 `Serial.write(num, buf, len)`

シリアルポートにデータを出力します。
num: 通信番号(ピン番はSerial.begin参照)
buf: 出力データ
len: 出力データサイズ

戻り値

出力したバイト数

メソッドの説明

シリアルクラス

使用例

```
Serial.begin(0, 115200)      #USBシリアル通信の初期化
```

```
Sw = 0
```

```
while(true) do
  while(Serial.available(0) > 0) do #何か受信があった
    c = Serial.read(0).chr          #1文字取得
    Serial.print(0, c)              #エコーバック
  end
end
```

```
#LEDを点滅させます
```

```
led(Sw)
```

```
Sw = 1 - Sw
```

```
if(Serial.available(0) > 0) then
  Sys.fileload()
end
```

```
delay(500)
end
```

```
Serial.begin(1, 115200)      #0ピンと1ピンのシリアル通信初期化
```

```
data = 0x30.chr + 0x31.chr + 0.chr + 0x32.chr + 0x33.chr + 0x0d.chr + 0x0a.chr
Serial.write(1, data, 7)     #1番ポートに7バイトのデータを出力
```

```
Sys.exit()
```

メソッドの説明

Memクラス (Flashメモリをメディアのように扱うクラス)

ファイルのオープン `Mem.open(number, filename[, mode])`

ファイルをオープンします。

number: ファイル番号 0 または 1

filename: ファイル名 (8.3形式)

mode: 0:Read, 1:Append, 2:New Create

戻り値

成功: 番号, 失敗: -1

※同時に開けるファイルは2つまでに限定しています。

ファイルのクローズ `Mem.close(number)`

ファイルをクローズします。

number: クローズするファイル番号 0 または 1

ファイルの読み出し位置に移動 `Mem.seek(number, byte)`

Openしたファイルの読み出し位置に移動します。

number: ファイル番号 0 または 1

byte: seekするバイト数 (-1) でファイルの最後に移動する

戻り値

成功: 1, 失敗: 0

メソッドの説明

Memクラス (Flashメモリをメディアのように扱うクラス)

Openしたファイルからの読み込み Mem.read(number)

Openしたファイルから1バイト読み込みます。
number: ファイル番号 0 または 1

戻り値
0x00~0xFFが返る。ファイルの最後だったら-1が返る。

Openしたファイルにバイナリデータを書き込む Mem.write(number, buf, len)

Openしたファイルにバイナリデータを書き込みます。
number: ファイル番号 0 または 1
buf: 書き込むデータ
len: 書き込むデータサイズ

戻り値
実際に書いたバイト数

メソッドの説明

Memクラス

使用例

```
Mem.open(0, 'sample.txt', 2)
  Mem.write(0, 'Hello mruby World', 17)
  data = 0x30.chr + 0x31.chr + 0.chr + 0x32.chr + 0x33.chr
  Serial.write(0, data, 5)
Mem.close(0)

Serial.begin(0, 115200)      #USBシリアル通信の初期化

Mem.open(0, 'sample.txt', 0)
while(true) do
  c = Mem.read(0)
  if(c < 0) then
    break
  end
  Serial.write(0, c.chr, 1)
end
Mem.close(0)
Sys.exit()
```

メソッドの説明

I2cクラス

I2C通信を行うピンの初期化 `I2c.sdascI(sda, scl)`

I2C通信を行うピンを設定します。

sda: データピン
scl: クロックピン

アドレスにデータを書き込みます `I2c.write(deviceID, address, data)`

アドレスにデータを書き込みます。

deviceID: デバイスID
address: 書き込みアドレス
data: データ

戻り値

- 0: 成功
- 1: 送信バッファ溢れ
- 2: スレーブアドレス送信時にNACKを受信
- 3: データ送信時にNACKを受信
- 4: その他のエラー

アドレスからデータを読み込み `I2c.read(deviceID, addressL[, addressH])`

アドレスからデータを読み込みます。

deviceID: デバイスID
addressL: 読み込み下位アドレス
addressH: 読み込み上位アドレス

戻り値

読み込んだ値

メソッドの説明

I2cクラス

I2Cデバイスに対して送信を開始するための準備をする: `I2c.begin(deviceID)`

I2Cデバイスに対して送信を開始するための準備をします。この関数は送信バッファを初期化するだけで、実際の動作は行わない。繰り返し呼ぶと、送信バッファが先頭に戻る。

deviceID: デバイスID 0~0x7Fまでの純粋なアドレス

デバイスに対してI2Cの送信シーケンスの発行 `I2c.end()`

デバイスに対してI2Cの送信シーケンスを発行します。I2Cの送信はこの関数を実行して初めて実際に行われる。

戻り値

- 0: 成功
- 1: 送信バッファ溢れ
- 2: スレーブアドレス送信時にNACKを受信
- 3: データ送信時にNACKを受信
- 4: その他のエラー

デバイスに受信シーケンスを発行しデータを読み出す `I2c.request(address, count)`

デバイスに対して受信シーケンスを発行しデータを読み出します。

address: 読み込み開始アドレス

count: 読み出す数

戻り値

実際に受信したバイト数

メソッドの説明

I2cクラス

送信バッファの末尾に数値を追加する I2c.lwrite(data)

送信バッファの末尾に数値を追加します。
data: セットする値

戻り値

送信したバイト数(バッファに溜めたバイト数)を返す。
送信バッファ(260バイト)に空き容量が無ければ失敗して0を返す。

デバイスに受信シーケンスを発行しデータを読み出す I2c.lread()

デバイスに対して受信シーケンスを発行しデータを読み出します。

戻り値

読み込んだ値

周波数を変更する I2c.freq(Hz)

周波数を変更します。

Hz: クロックの周波数をHz単位で指定する。

有効な値は1~200000程度。基本的にソフトでやっているなので400kHzは出ない。

メソッドの説明

I2cクラス

使用例

```
@APTemp = 0x5D          # 0b01011101 圧力・温度センサのアドレス
Serial.begin(0, 115200)  # USBシリアル通信の初期化

#センサ接続ピンの初期化(17番SDA, 16番SCL)
I2c.sdascl( 17, 16 )
delay(300)

#気圧と温度センサの初期化
@APTemp = 0x5D          # 0b01011101
APTemp_CTRL_REG1 = 0x20 # Control register
APTemp_SAMPLING = 0xA0  # A0:7Hz, 90:1Hz
# 7Hz
I2c.write(@APTemp, APTemp_CTRL_REG1, APTemp_SAMPLING)
delay(100)

#気圧を取得します -----
#Address 0x28, 0x29, 0x2A, 0x2B, 0x2C
v0 = I2c.read( @APTemp, 0x28, 0x29)
v1 = I2c.read( @APTemp, 0x2A)
a = v0 + v1 * 65536
a = a / 4096.0      # hPa単位に直す
#温度を取得します -----
v2 = I2c.read( @APTemp, 0x2B, 0x2C)
if v2 > 32767
    v2 = v2 - 65536
end
t = v2 / 480.0 + 42.5
Serial.println(0, a.to_s + ", " + t.to_s)
```

メソッドの説明

I2cクラス

使用例

```
Serial.begin(0, 115200)      #USBシリアル通信の初期化
#センサ接続ピンの初期化(17番SDA, 16番SCL)
I2c.sdascl( 17, 16 )
delay(300)
#気圧と温度センサの初期化
@APTemp = 0x5D                # 0b01011101
APTemp_CTRL_REG1 = 0x20      # Control register
APTemp_SAMPLING = 0xA0       # A0:7Hz, 90:1Hz
I2c.write(@APTemp, APTemp_CTRL_REG1, APTemp_SAMPLING)  # 7Hz
delay(100)

#Address 0x2B, 0x2C
I2c.begin(@APTemp)
I2c.lwrite(0x2B)
I2c.end()
I2c.request(@APTemp, 1)
datL = I2c.lread()

I2c.begin(@APTemp)
I2c.lwrite(0x2C)
I2c.end()
I2c.request(@APTemp, 1)
datH = I2c.read()
v = datL + datH * 256
if v > 32767
  v = v - 65536
end
t = v / 480.0 + 42.5
Serial.println(0, t.to_s)
```

メソッドの説明

サーボクラス

サーボ出力を任意のピンに割り当てます `Srv.attach(ch, pin[, min, max])`

ch: サーボのチャンネル 0~9まで指定できます
pin: 割り当てるピン番号
min: サーボの角度が0度のときのパルス幅(マイクロ秒)。デフォルトは544
max: サーボの角度が180度のときのパルス幅(マイクロ秒)。デフォルトは2400

サーボの角度をセットします: `Srv.write(ch, angle)`

ch: サーボのチャンネル 0~9まで指定できます
angle: 角度 0~180バイスに対して受信シーケンスを発行しデータを読み出します。

サーボモータにus単位で角度を指定します: `Srv.us(ch, us)`

ch: サーボのチャンネル 0~9まで指定できます
us: 出力したいパルスの幅 1~19999, 0で出力 OFF
サーボモータに与えられるパルスは20ms周期で、1周期中のHighの時間を直接指定する。
実質的にPWM出力。連続回転タイプのサーボでは、回転のスピードが設定することができる。

最後に設定された角度を読み出します: `Srv.read(ch)`

ch: サーボのチャンネル 0~9まで指定できます
戻り値
マイクロ秒単位。ただし `us(ch)` で与えた値は読みとれません。

メソッドの説明

サーボクラス

ピンにサーボが割り当てられているかを確認します: `Srv.attached(ch)`

ch: サーボのチャネル 0~9まで指定できます

戻り値

- 1: 割り当てられている
- 0: 割り当てはない

サーボの動作を止め、割り込みを禁止します: `Srv.detach(ch)`

ch: サーボのチャネル 0~9まで指定できます

メソッドの説明

サーボクラス

使用例

```
g_pos = 0
g_inc = 10

Serial.begin(0, 115200)      #USBシリアル通信の初期化
#8番ピンをサーボ用ピンに割り当てる。
Srv.attach(0, 8)
Srv.write(0, g_pos) #サーボの角度設定

#サーボを10度ずつ50回動かす
50.times do
  delay(100)
  g_pos = g_pos + g_inc
  Srv.write(0, g_pos)
  if(g_pos >= 180 || g_pos <= 0) then
    g_inc = g_inc * -1
  end
end
end
```