

PEOS/SH7147-64, PEO/SH7147-80

Ver.1.4 リリースノート

Myway プラス株式会社

〒222-0033 横浜市港北区新横浜 1-14-15

TEL.045-476-3725 FAX.045-476-3723

<http://www.myway.co.jp/>

 E-mail: sales@myway.co.jp

【PEOS/SH7147-64 Ver.1.3⇒Ver.1.4 へのバージョンアップ内容】 【PEOS/SH7147-80 Ver.1.3⇒Ver.1.4 へのバージョンアップ内容】

	種類	追加・修正箇所	内容
1	不具合修正	CAN 機能 can_get_txstatus()	<p>【不具合内容】</p> <p>can_get_txstatus()の戻り値が各メールボックスの送信待ちデータの有無に関わらず、常に 0xFFFF（メールボックス 0~15 が送信待ち状態）のまま変化しません。</p> <p>【不具合の影響】</p> <p>can_get_txstatus()により各メールボックスの送信待ちデータの有無を確認して、次のデータを送信するシーケンスを作成した場合、常にメールボックス 0~15 が送信待ち状態のまま変化しないように見えるため、次のデータを送信できません。</p> <p>【不具合への対処方法】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ Ver1.3 以前 <p>本不具合への対処方法はあります。</p> <p>Ver1.4 にバージョンアップしてください。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ Ver1.4 <p>対処は必要ありません。</p> <p>今回の修正により、can_get_txstatus()の戻り値が各メールボックスの送信待ち状態によって、該当ビット（例えばメールボックス 1 なら bit1）が 1（送信待ちデータ有り）または 0（送信待ちデータなし）になります。</p>
2	不具合修正	CAN 機能 can_init() can_init2()	<p>【不具合内容】</p> <p>can_init()または can_init2()の呼び出しにより、メールボックス 0 が標準 ID : 0x000 宛てのデータフレームおよびリモートフレームを受信可能な受信ボックスに設定されます。</p> <p>※ can_setup_rx で設定した受信ボックスはリモートフレームを受信しません。</p> <p>【不具合の影響】</p> <p>ユーザーが意図していない標準 ID : 0x000 宛てのデータフレームおよびリモートフレームがメールボックス 0 の受信対象になります。</p>

			<p>【不具合への対処方法】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ Ver1.3 以前 メールボックス 0 を使用する場合は、通常通り <code>can_setup_rxdata()</code> でメールボックス 0 を受信ボックスに設定してください。 ・ Ver1.4 メールボックス 0 を使用しない場合、<code>can_setup_rxdata()</code> でメールボックス 0 を CAN バス上で使用していない ID を割り振った受信ボックスに設定してください。 <p>なお、メールボックス 0 は受信専用のため、送信ボックスに設定することはできません。</p> <p>・ Ver1.4 対処は必要ありません。</p> <p>今回の修正により、<code>can_init()</code> または <code>can_init2()</code> の呼び出し直後は、メールボックス 0 を含む全てのメールボックスはインアクティブ（送受信不可）状態に設定されています。</p>
3	不具合修正	CAN 機能 <code>can_clear_IRR()</code> <code>can_clear_int_flag()</code>	<p>【不具合内容】</p> <p>割り込み処理内で送信エラーカウンタワーニング割り込みフラグ（IRR3）のクリアを行なう場合、クリア後に IRR レジスタをリードすることが CPU の仕様で要求されています。しかし、<code>can_clear_IRR()</code> または <code>can_clear_int_flag()</code> を呼び出しただけでは IRR3 クリア後に IRR レジスタはリードされません。</p> <p>【不具合の影響】</p> <p>CPU の仕様で要求されている事項を満たしていないため、動作を保証できません。</p> <p>【不具合への対処方法】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ Ver1.3 以前 割り込み処理内で送信エラーカウンタワーニング割り込みフラグ（IRR3）のクリアを行なう場合、<code>can_clear_IRR()</code> または <code>can_clear_int_flag()</code> を用いて IRR3 をクリア後に <code>can_get_int_status()</code> を呼び出してください。 ・ Ver1.4 対処は必要ありません。 <p>今回の修正により、<code>can_clear_IRR()</code> または <code>can_clear_int_flag()</code> 内で、IRR レジスタをクリア後に IRR レジスタをリードします。</p>
4	不具合修正	CAN 機能 <code>can_setup_rx_data()</code>	<p>【不具合内容】</p> <p><code>can_setup_rx_data()</code> の呼び出しにより、受信ボックスに拡張 ID を設定した場合、拡張 ID 宛だけでなく標準 ID 宛のデータフレームを受信可能な受信ボックスに設定されます。</p> <p>このとき、受信対象となる標準 ID は拡張 ID の上位 11bit（bit28～18）を使用した標準 ID です。また、標準 ID のローカルアクセプタンスフィルタマスク（LAFM）として、LAFM の上位 11bit（bit28～18）が使用されます。</p>

			<p>【不具合の影響】 ユーザーが意図していない標準 ID 宛てのデータフレームが受信ボックスの受信対象になります。 例えば、 拡張 ID : 0x12345678 LAFM : 0x00000000 に設定した受信ボックスの場合、 拡張 ID : 0x12345678 標準 ID : 0x48D が、この受信ボックスの受信対象になります。</p> <p>【不具合への対処方法】 ・ Ver1.3 以前 本不具合への対処方法はありません。 Ver1.4 にバージョンアップしてください。 ・ Ver1.4 対処は必要ありません。 今回の修正により、拡張 ID を使用した場合、拡張 ID のデータフレームのみ受信し、標準 ID のデータフレームは受信しません。</p>
5	仕様変更	CAN 機能 can_rx_data()	<p>【仕様変更内容】 ・ Ver1.3 以前 can_rx_data()の呼び出しにより、メールボックスの以下のデータを引数 packet にコピーします。 受信データ packet->data データ長 packet->length ・ Ver1.4 can_rx_data()の呼び出しにより、メールボックスの以下のデータを引数 packet にコピーします。 受信データ packet->data データ長 packet->length ID packet->id IDE packet->extended</p> <p>【仕様変更の目的】 今回の仕様変更により、ローカルアクセプタンスフィルタマスク(LAFM)を使用した際に、受信したデータの ID を識別できるようになります。</p>
6	仕様変更	CAN 機能 mwcan2.h	<p>【仕様変更内容】 ・ Ver1.3 以前 Ver1.2 で追加された CAN 機能関数を使用する場合、<shio.h>に加えて<mwcan2.h>をユーザープログラム中で include する必要があります。 ・ Ver1.4 ユーザープログラム中で<shio.h>を include することにより、全ての CAN 機能関数が使用可能になります。</p>

			<p>【仕様変更の目的】 今回の仕様変更により、PEOS/SH7147 の標準 include ファイルである<shio.h>の include のみで、CAN 機能関数の全ての関数が使用可能になります。 なお、この仕様変更により、<mwcan2.h>を include している既存のユーザープログラムを変更する必要はありません。</p>
7	制限追加	CAN 機能 can_setup_rxdata() can_setup_txdata() can_txdata()	<p>【制限追加内容】 適用対象：Ver1.4 を含む全てのバージョン</p> <p>can_setup_rx_data()を呼び出して、メールボックスを受信ボックスに変更する場合または受信ボックスの設定（ID 等）を変更する場合、ホルトモードで行なってください。ホルトモードに移行するには can_halt()を使用してください。</p> <p>can_setup_tx_data, can_tx_data を呼び出して、メールボックスを送信ボックスに変更する場合、ホルトモードで行なってください。ホルトモードに移行するには can_halt()を使用してください。</p> <p>can_setup_tx_data, can_tx_data を呼び出して、送信ボックスの設定を変更する場合、メールボックスに送信待ちデータがない状態で行なってください。送信待ちデータを確認するには can_txstatus()を使用してください。</p> <p>【制限事項の影響】 上記の制限事項は CPU の仕様です。 制限事項を守らない場合、動作を保証できません。</p> <p>【制限事項に沿った CAN 通信初期化コード例】</p> <pre> can_init(0, 5); /* CAN 機能初期化 */ can_halt(0); /* CAN ホルトリクエスト */ while(can_get_psmode(0) != 3) {} /* 通信が停止するまで待つ */ /* メールボックスの設定 ここから */ /* ここに必要なコードを記述してください */ can_setup_rx_data(0, &packet_rx); can_setup_tx_data(0, &packet_tx); /* メールボックスの設定 ここまで */ can_normal(0); /* CAN 通信開始. */ </pre>

【バージョンアップ方法】

○インストール

最新版の PE-View9.6e および、それに含まれる PEOS を以下の手順に従って、インストールしてください。最新版の CD は、弊社より各お客様へ送付いたします。

インストールの詳細については、「PE-View9 インストレーション・インストラクション」(Doc.No. 06642- A2-002G) を参照してください。

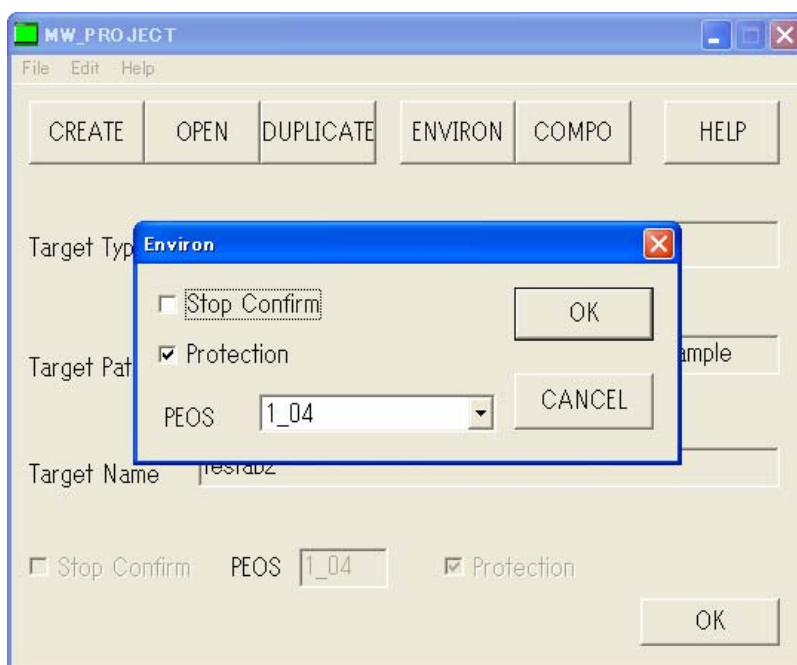
1. 起動中の PE-View9 を終了してください。
2. 「Myway License Key」を USB ポートに接続してください。
3. PE-View9.6e の CD-ROM をドライブに挿入してください。
CD-ROM を挿入後、しばらくすると自動的にインストーラが起動してインストール画面が表示されますが、約 30 秒以上待っても画面が表示されない場合には、次の方法でインストーラを起動して下さい。
 - ① Windows メニューの[スタート]→[ファイル名を指定して実行...]を選択します。
 - ② CD-ROM ドライブが D ドライブの場合、[名前]フィールドに「D:¥setup.exe」と入力し、OK ボタンを押して下さい。
4. PE-View9 をインストールして下さい。
PE-View9 がインストールされた PC にインストールする場合、PE-View9.6e を上書きインストールしてください。旧バージョンをアンインストールする必要はありません。
5. PEOS をインストールして下さい。
現在ご利用中の PEOS を、すべてインストールしてください。最新バージョンの PEOS およびダウンロード機能がインストールされます。旧バージョンの PEOS は削除されません。

以上で、インストール作業は終了です。

○使用するライブラリバージョンの変更

既存のプロジェクトで新しいライブラリを利用するためには、PE-View9.6e をインストール後に以下の手順でプロジェクトを設定する必要があります。

1. PE-View9 のツールバーから[Project] 画面を開いてください。
2. [Project] 画面の[Open]ボタンを押し、PE-View9 の旧バージョンで作成したプロジェクトを開いてください。
3. [Project] 画面の[Environ]ボタンを押し、[Environ]画面を開いてください。
4. [Environ]画面の[PEOS]ドロップダウンリストから、「1_04」を選択してください。



5. [Environ]画面の[OK]ボタンを押し、[Environ]画面を閉じてください。
6. [Project] 画面の[OK]ボタンを押し、[Project]画面を閉じてください。

以上で、使用するライブラリバージョンの変更は終了です。

上記設定後、通常通りコンパイル、ダウンロードしていただくことで、最新のライブラリを使ったプログラムが書き込まれます。

ご不明な点は弊社の営業担当までお問い合わせくださいますようお願い致します。

以上

ご注意

1. 本資料に記載された製品の仕様は、予告なく変更することがあります。
2. 本資料の内容については、万全を期しておりますが、万一ご不明な点などがありましたら、弊社までお申しつけください。
3. 本資料に記載された情報に起因する損害または特許権その他権利の侵害に関しては、弊社は一切の責任を負いません。
4. 本資料によって第三者または弊社の特許権その他権利の実施権を許諾するものではありません。
5. 弊社の書面許諾なく、本資料の一部または全部を無断で複製することを固くお断りします。
6. 本資料に記載された製品をユーザ装置に組み込む際には、バックアップやフェイルセーフ機能を系統的に設置してください。
7. 弊社は、人命に関わる装置として特別に開発したものは用意しておりません。
8. 本資料に記載されている会社名、商品名は、各社の商標または登録商標です。

Copyright 2009 Myway Corporation
All rights reserved. No part of this manual may be photocopied or reproduced in any form or by any means without the written permission of Myway Corporation.