

M4G グループ(1)

アプリケーションノート

外部バスインタフェース

(EBIF-A)

概要

このアプリケーションノートは、M4G グループ(1)を使用して外部バスインタフェース(EBIF)の機能を用いる製品を開発する際、参考となる資料です。動作確認用またはプログラム開発の参考用にご利用願います。

対象サンプルプログラム: EBIF_SRAM

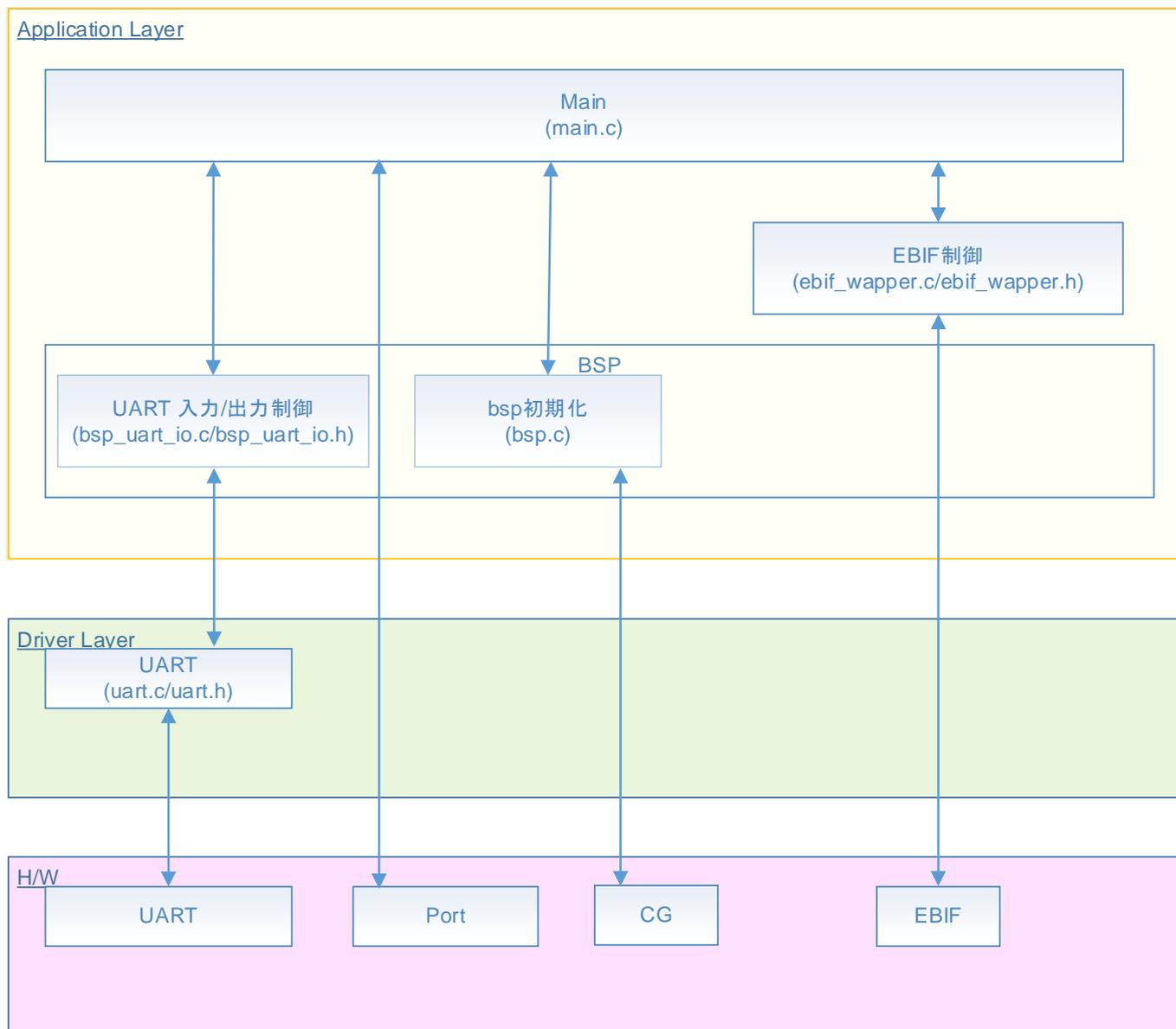
目次

| | |
|---------------------|----|
| 概要 | 1 |
| 目次 | 2 |
| 1. はじめに | 3 |
| 2. 関連するドキュメント | 4 |
| 3. 使用する機能 | 4 |
| 4. 対象製品 | 4 |
| 5. 動作確認条件 | 5 |
| 6. 評価方法 | 5 |
| 7. 外部バスインタフェースの機能概要 | 6 |
| 8. サンプルプログラム | 7 |
| 8.1. 初期化動作 | 7 |
| 8.2. サンプルプログラムメイン動作 | 7 |
| 8.3. サンプルプログラム出力例 | 8 |
| 8.3.1. ターミナルソフト設定例 | 9 |
| 8.4. サンプルプログラム動作フロー | 10 |
| 9. ご使用上の注意事項 | 14 |
| 10. 変更履歴 | 14 |
| 製品取り扱い上のお願い | 15 |

1. はじめに

本サンプルプログラムは、外部バスインタフェースの動作確認用サンプルプログラムです。

サンプルプログラムの構成図



2. 関連するドキュメント

- データシート
TMPM4G グループ(1)データシート Rev1.0
- リファレンスマニュアル
外部バスインタフェース(EBIF-A) Rev1.0
非同期シリアル通信回路 (UART-C) Rev3.0
- アプリケーションノート
M4G グループ(1)アプリケーションノート Startup(CMSIS System &Clock Configuration) Rev1.0
- 参考資料
TMPM4G(1) Group Peripheral Driver User Manual (Doxygen)

3. 使用する機能

| IP | チャンネル | ポート | 機能/動作モード |
|-------------|-------|---|-----------|
| 外部バスインタフェース | - | PD[7:0] (ED07-ED00) PE[7:0] (ED15-ED08) PC[2:0] (EA18-EA16) PK3 (ECS1_N) PF0 (ERD_N) PF1 (EWR_N) PF6 (EBELL_N) PF7 (EBELH_N) | マルチプレクスバス |
| 非同期シリアル通信回路 | ch1 | PH0 (UT1TXDA) PH1 (UT1RXD) | UART モード |

4. 対象製品

本アプリケーションノートの対象製品は以下となります。

| | | | |
|---------------|---------------|--------------|--------------|
| TMPM4G9F15FG | TMPM4G9F10FG | TMPM4G9FEFG | TMPM4G9DFDG |
| TMPM4G9F15XBG | TMPM4G9F10XBG | TMPM4G9FEXBG | TMPM4G9FDXBG |
| TMPM4G8F15FG | TMPM4G8F10FG | TMPM4G8FEFG | TMPM4G8DFDG |
| TMPM4G8F15XBG | TMPM4G8F10XBG | TMPM4G8FEXBG | TMPM4G8FDXBG |
| | TMPM4G7F10FG | TMPM4G7FEFG | TMPM4G7DFDG |
| | TMPM4G6F10FG | TMPM4G6FEFG | TMPM4G6DFDG |

*サンプルプログラムは、TMPM4G9F15FG の評価ボードで動作するように準備されています。

TMPM4G9F15 以外の動作確認を行う場合は、CMSIS Core 関連ファイル (C startup ファイル、I/O ヘッダファイル) を変更する必要があります。

BSP 関連ファイルは評価ボード専用 (TMPM4G9F15) ファイルなので、TMPM4G9F15 以外の動作確認をする場合は、BSP 関連ファイルを変更する必要があります。

5. 動作確認条件

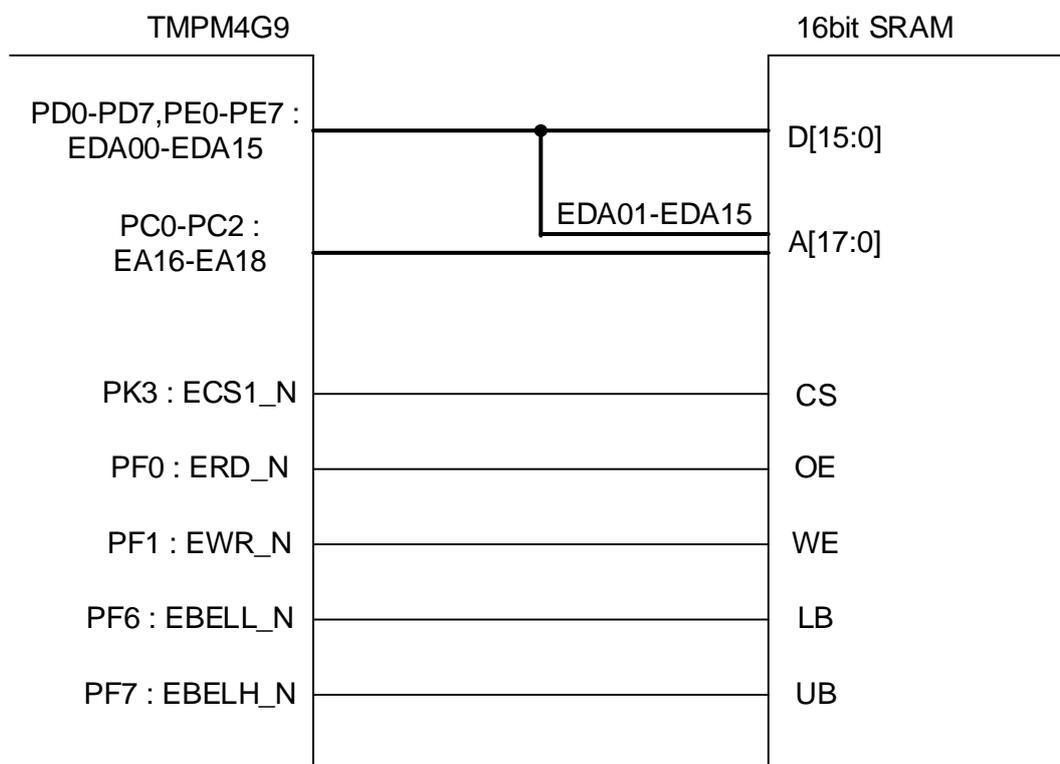
| | |
|-----------|---|
| 使用マイコン | TMPM4G9F15FG |
| 使用ボード | TMPM4G Evaluation Bord (非売品) |
| 統合開発環境 | IAR Embedded Workbench for ARM 8.11.2.13606 |
| 統合開発環境 | μVision MDK Version 5.24.2.0 |
| ターミナルソフト | TeraTerm V4.96 |
| サンプルプログラム | V1000 |

6. 評価方法

外部 SRAM と TMPM4G9F15FG を接続します。
 サンプルプログラムは、同期マルチプレクスモードで確認しています。

接続例は以下の図を参照してください。

使用 SRAM IS62WV5126BLL-55TLI



7. 外部バスインタフェースの機能概要

外部バスインタフェース(EBIF)は、外部にメモリや I/O などを接続するためのインタフェースです。以下に、機能の一覧を示します。

| 機能分類 | 機能 | 動作説明 |
|--------|--|--|
| 接続仕様 | 接続先デバイス | NOR フラッシュメモリ、SRAM、周辺 I/O 等 |
| | モード | セパレートバス、マルチプレクスバスに対応 |
| | データバス幅 | チャンネル毎に 8 ビットまたは 16 ビット幅の設定が可能 |
| メモリ配置 | アドレス配置 | 最大 64MB のアクセス空間をサポート 0x60000000 ~ 0x63FFFFFF (各 CS 毎に最大 16MB 設定可能) |
| | CS 制御 | 4 チャンネル (ECS0_N 端子, ECS1_N 端子, ECS2_N 端子, ECS3_N 端子) |
| 外部バス制御 | クロック出力 | バスサイクルに同期したクロック出力が可能 |
| | 内部ウエイト機能 | チャンネル毎に最大 15 サイクルまで挿入可能 |
| | 外部ウエイト機能 | 内部ウエイト機能に加え、EWAIT_N 端子によるウエイトサイクルの延長が可能 |
| | | "Low" アクティブまたは "High" アクティブの選択が可能 |
| | ALE アサート時間設定機能 | チャンネル毎にアサート時間を 1、2、3、5 サイクルから選択可能 |
| | セットアップサイクル挿入機能 | チャンネル毎にリード、ライトセットアップサイクル挿入可能 |
| | リカバリサイクル挿入機能 | 外部バスサイクルが連続するとき最大 8 クロックまでのダミーサイクルを挿入可能 (チャンネル毎に設定可能) ECSx_N 端子, ERD_N 端子, EWR_N 端子におけるアドレス/データホールドサイクル挿入機能 (tCAR, tRAE サイクル期間延長) |
| バス拡張機能 | 内部ウエイト、ALE アサート時間、セットアップサイクル、リカバリサイクルの設定値を 2 倍、4 倍に拡張することが可能 | |

8. サンプルプログラム

Tera Term に入力されたコマンド(write or read)に従って、write コマンドの場合は入力された文字を SRAM に保存し、read コマンドの場合は SRAM に保存したデータを読み込んで Tera Term に表示します。

8.1. 初期化動作

電源投入後は以下の初期化を実施します。
各クロック設定の初期化、ウォッチドックタイマの設定を実施します。

8.2. サンプルプログラムメイン動作

初期化動作後、main 関数へ移行し、以下の初期化を行います。

- ①BSP(Board Support Package)の初期化
- ②EBIF 動作時のポート初期化
- ③EBIF のレジスタ初期化
- ④アプリケーションの初期化
- ⑤メモリの初期化

上記処理後、PC のターミナルソフト(Tera Term)上で以下の操作を行います。

Tera Term に"command >"が表示されます。下記のフォーマットに従って write または read コマンドを入力します。

write コマンドの場合、入力された文字をアドレス : 0x61000000 (SRAM : 0x00000 番地)に保存します。

read コマンドの場合、アドレス : 0x61000000 (SRAM : 0x00000 番地)に保存されているデータを読み込んで Tera Term に表示します。

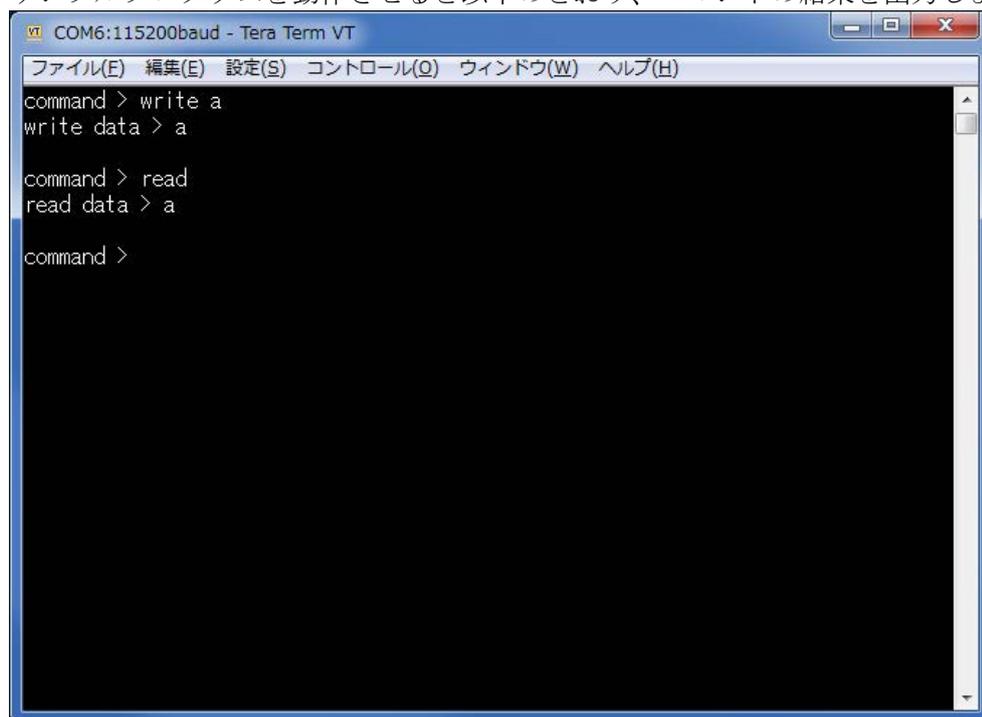
・ コマンドフォーマット:

```
write コマンド
  write_X          X: 任意の文字
read コマンド
  read
```

| | |
|-------|---------------------------|
| 使用メモリ | SRAM: IS62WV5126BLL-55TLI |
|-------|---------------------------|

8.3. サンプルプログラム出力例

サンプルプログラムを動作させると以下のとおり、コマンドの結果を出力します。



```
COM6:115200baud - 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) ヘルプ(H)
command > write a
write data > a

command > read
read data > a

command >
```

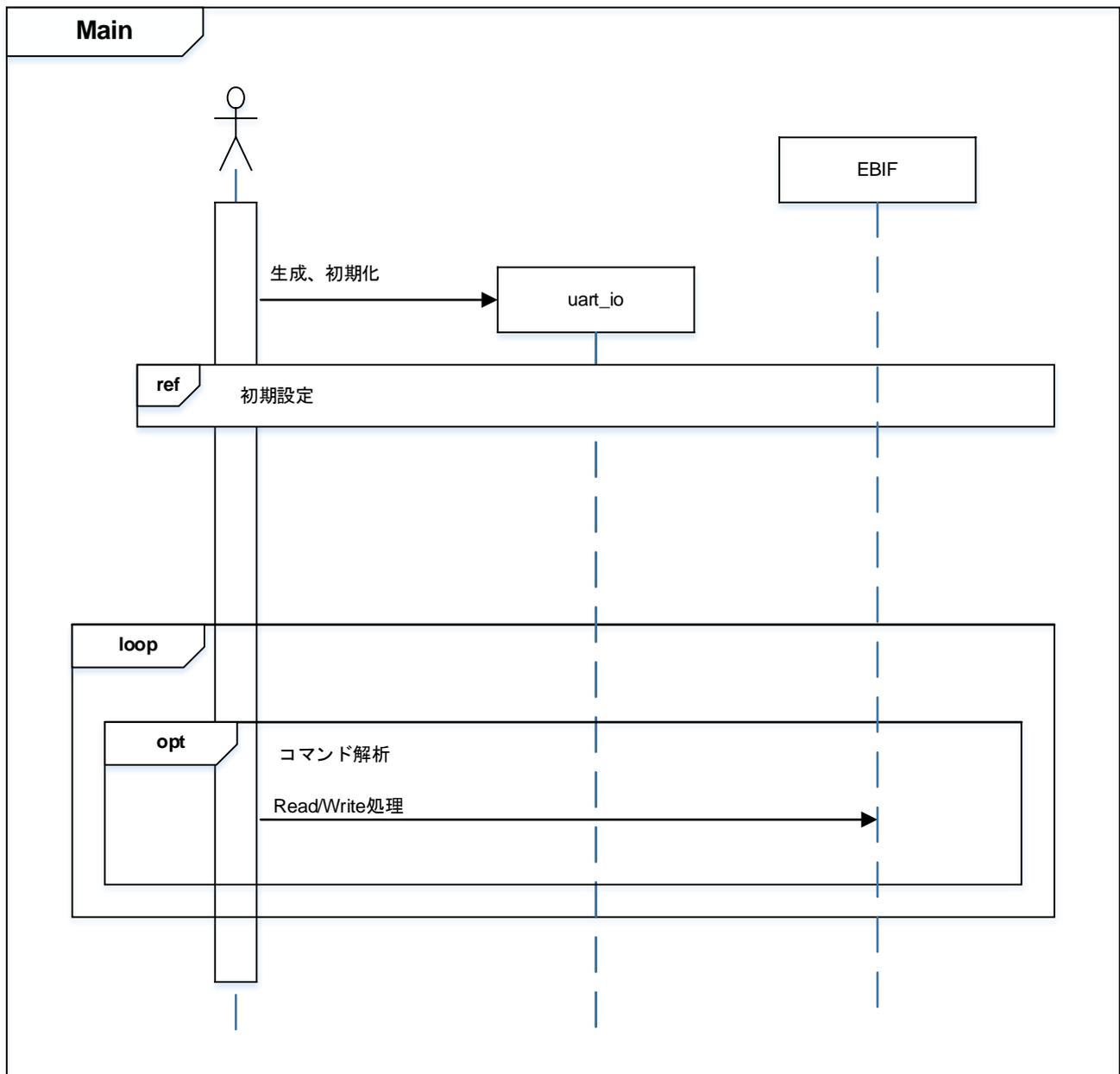
8.3.1. ターミナルソフト設定例

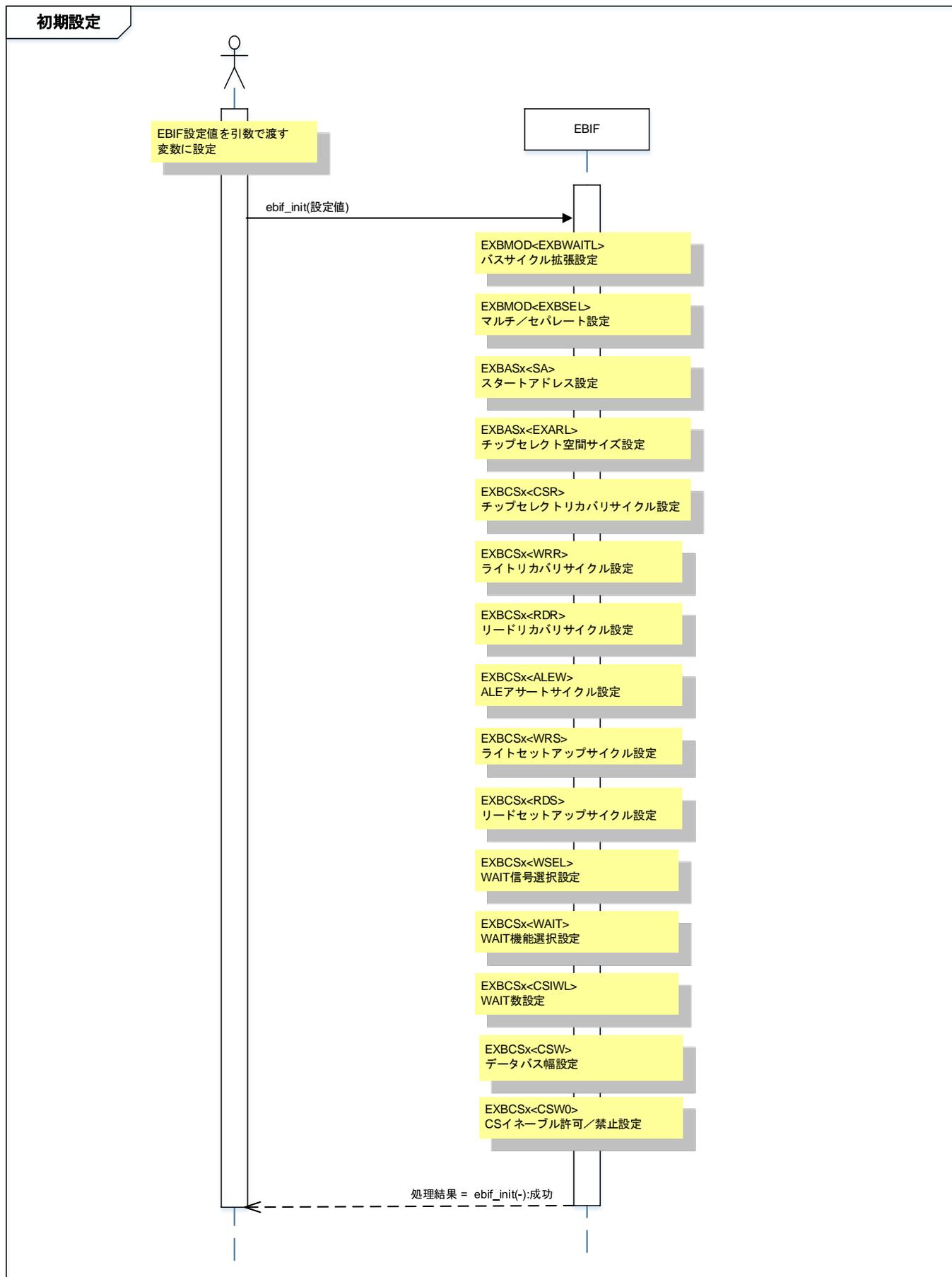
ターミナルソフト (Tera Term) は下記の設定で確認しています。

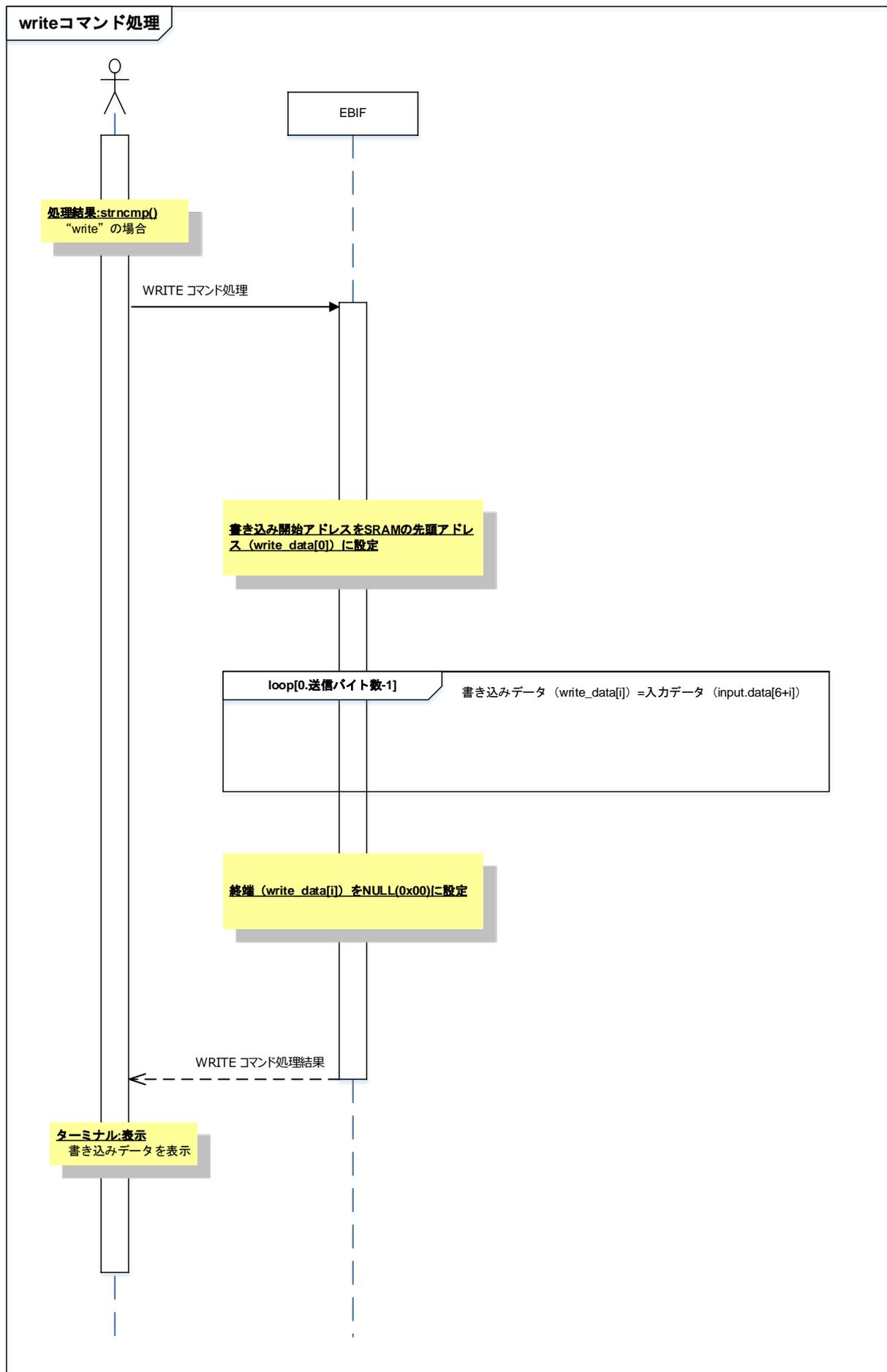
The image shows two screenshots of the Tera Term configuration interface. The first screenshot, titled 'Tera Term: シリアルポート設定', shows the following settings: Port (P): COM4, Baud Rate (B): 115200, Data (D): 8 bit, Parity (A): none, Stop (S): 1 bit, Flow Control (F): none. It also shows transmission delay settings: 0 milliseconds per character (C) and 0 milliseconds per line (L). The second screenshot, titled 'Tera Term: 端末の設定', shows the following settings: Terminal Size (T): 128 x 24, Window Size (S): checked, Automatic Adjustment (W): unchecked, Line Code: AUTO, Send (M): CR+LF, Terminal ID (I): VT100, Local Echo (L): checked, Answer (A): |, Automatic VT/TEK Switching (U): unchecked, Kanji Reception (K): SJIS, 7-bit Katakana: unchecked, Kanji Transmission (J): SJIS, Kanji In (N): ^[\$B, Kanji Out (O): ^[[B, Locale (C): japanese, Language Code (P): 932.

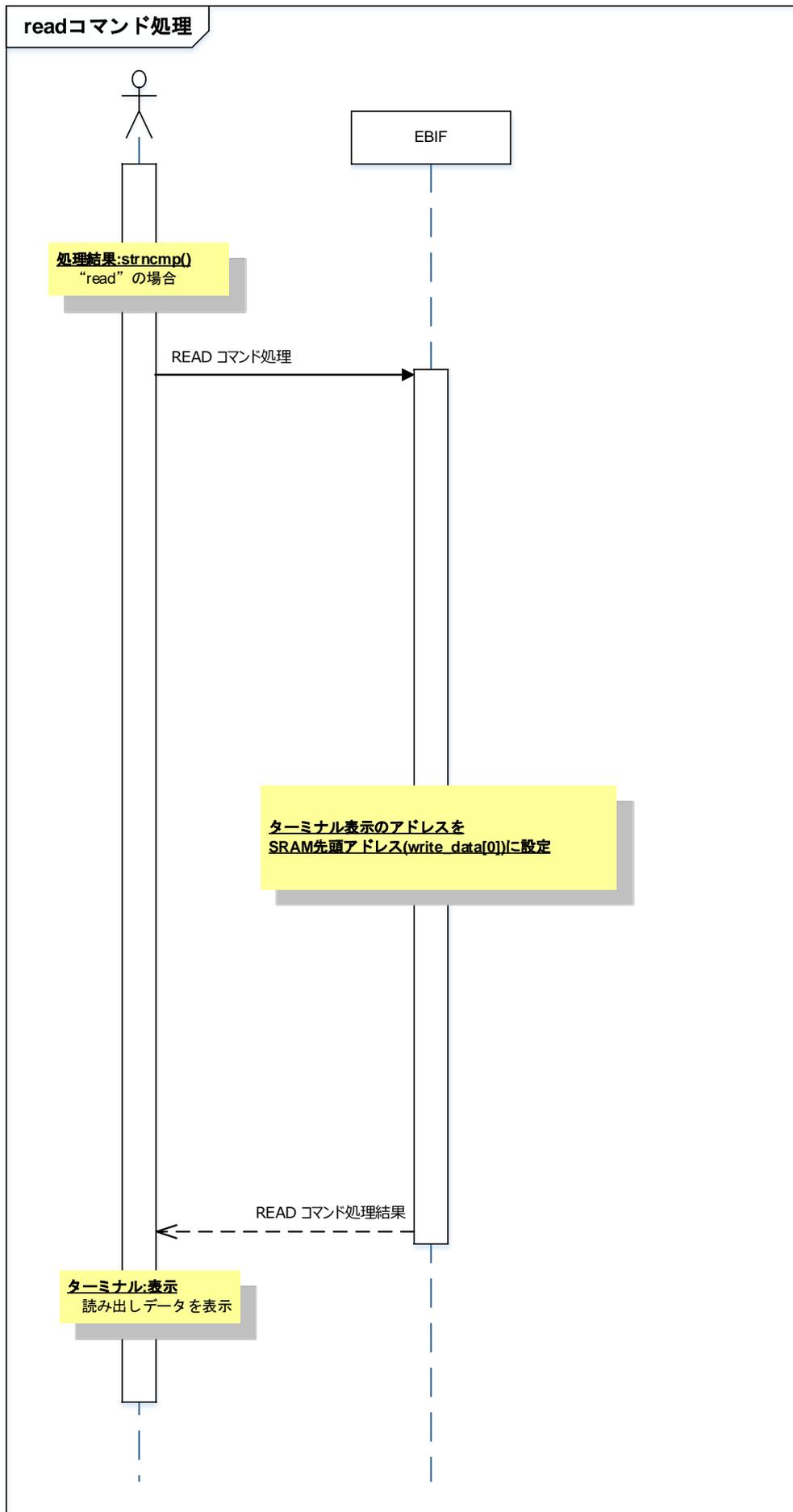
8.4. サンプルプログラム動作フロー

サンプルプログラムの基本的な動作フローを以下に示します。









9. ご使用上の注意事項

TMPM3HQ 以外で使用する場合は、十分に動作確認をお願い致します。

10. 変更履歴

| Rev | 日付 | Page | 変更項目 |
|-----|------------|------|------|
| 1.0 | 2018-08-29 | — | 初版 |

製品取り扱い上のお願い

株式会社東芝およびその子会社ならびに関係会社を以下「当社」といいます。

本資料に掲載されているハードウェア、ソフトウェアおよびシステムを以下「本製品」といいます。

- 本製品に関する情報等、本資料の掲載内容は、技術の進歩などにより予告なしに変更されることがあります。
- 文書による当社の事前の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。また、文書による当社の事前の承諾を得て本資料を転載複製する場合でも、記載内容に一切変更を加えたり、削除したりしないでください。
- 当社は品質、信頼性の向上に努めていますが、半導体・ストレージ製品は一般に誤作動または故障する場合があります。本製品をご使用頂く場合は、本製品の誤作動や故障により生命・身体・財産が侵害されることのないように、お客様の責任において、お客様のハードウェア・ソフトウェア・システムに必要な安全設計を行うことをお願いします。なお、設計および使用に際しては、本製品に関する最新の情報（本資料、仕様書、データシート、アプリケーションノート、半導体信頼性ハンドブックなど）および本製品が使用される機器の取扱説明書、操作説明書などをご確認の上、これに従ってください。また、上記資料などに記載の製品データ、図、表などに示す技術的な内容、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例などの情報を使用する場合は、お客様の製品単独およびシステム全体で十分に評価し、お客様の責任において適用可否を判断してください。
- 本製品は、特別に高い品質・信頼性が要求され、またはその故障や誤作動が生命・身体に危害を及ぼす恐れ、膨大な財産損害を引き起こす恐れ、もしくは社会に深刻な影響を及ぼす恐れのある機器（以下“特定用途”という）に使用されることは意図されていませんし、保証もされていません。特定用途には原子力関連機器、航空・宇宙機器、医療機器（ヘルスケア除く）、車載・輸送機器、列車・船舶機器、交通信号機器、燃焼・爆発制御機器、各種安全関連機器、昇降機器、発電関連機器などが含まれますが、本資料に個別に記載する用途は除きます。特定用途に使用された場合には、当社は一切の責任を負いません。なお、詳細は当社営業窓口まで、または当社 Web サイトのお問い合わせフォームからお問い合わせください。
- 本製品を、国内外の法令、規則及び命令により、製造、使用、販売を禁止されている製品に使用することはできません。
- 本資料に掲載してある技術情報は、製品の代表的動作・応用を説明するためのもので、その使用に際して当社及び第三者の知的財産権その他の権利に対する保証または実施権の許諾を行うものではありません。
- 別途、書面による契約またはお客様と当社が合意した仕様書がない限り、当社は、本製品および技術情報に関して、明示的にも黙示的にも一切の保証（機能動作の保証、商品性の保証、特定目的への合致の保証、情報の正確性の保証、第三者の権利の非侵害保証を含むがこれに限らない。）をしておりません。
- 本製品、または本資料に掲載されている技術情報を、大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的、あるいはその他軍事用途の目的で使用しないでください。また、輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」、「米国輸出管理規則」等、適用ある輸出関連法令を遵守し、それらの定めるところにより必要な手続を行ってください。
- 本製品の RoHS 適合性など、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い合わせください。本製品のご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用ある環境関連法令を十分調査の上、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様が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、当社は一切の責任を負いかねます。