

第1部 V850マイコンの基本知識

Appendix 2 カラーLEDの色を自由に調整する

Appliletを使って簡単開発

鈴木 康之

Appliletはマイコンの初期設定プログラムを自動生成するツールです。Appliletについては下記URLを参照してください。

<http://www.necel.com/micro/ja/development/asia/applilet/>

Appliletの使い方については、第10章を参照してください。

このツールとMINICUBE2を使い、簡単にマイコン・プログラムを開発できる手法を紹介します。

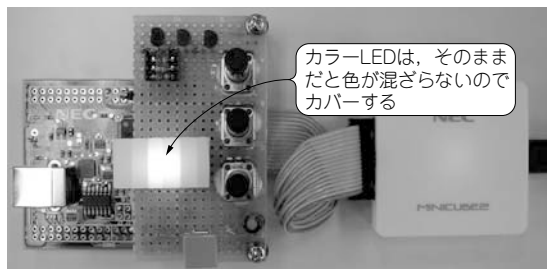
Appliletを使用して、カラーLEDの色を自由に調整するシステムを作成してみましょう(図A)。回路図を図Bに、部品表を表Aに示します。半固定抵抗の

値によりPWMタイマのデューティ比を変化させ、赤、青、緑LEDの輝度を調整します。3色を調整すれば、パステル調の色を作ることも可能です。スイッチの押下によりV850基板上のLEDが点灯/消灯し、消灯時に輝度調整が有効になります。

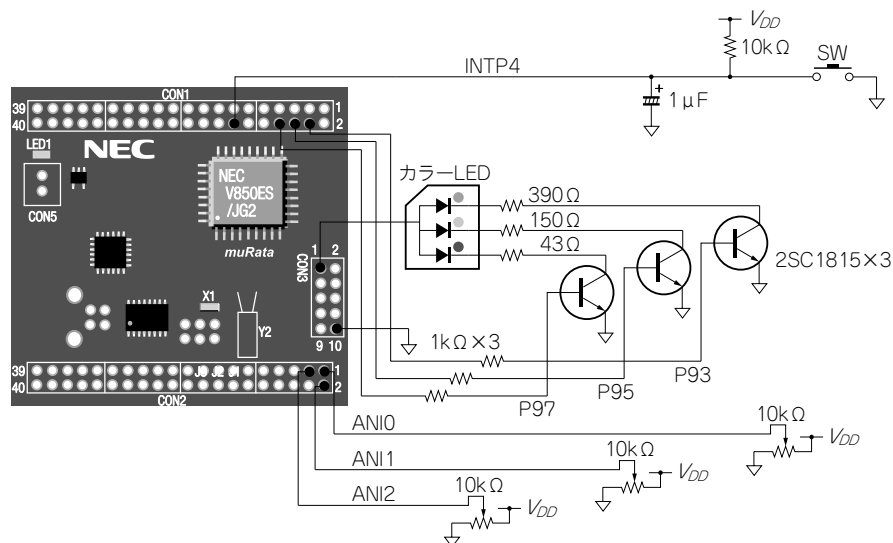
では、Appliletを起動してみましょう。はじめに、新規作成の画面でシリーズ名「V850ESJG2」とチップ名「μPD70F3716」を選択し、新規プロジェクトを作成します。そしてシステム(図C)や割り込み(図D)、ポート(図E)、A-Dコンバータ(図F)、タイマP0(イ

表A 部品表

No.	部品名	個数	備考
1	フル・カラーLED	1	
2	押しボタン・スイッチ	1	
3	電解コンデンサ (1 μF)	1	
4	2SC1815	3	
5	半固定抵抗 (10k Ω)	3	
6	抵抗 (10k Ω)	1	
7	抵抗 (1k Ω)	3	
8	抵抗 (390 Ω)	1	赤色LED用
9	抵抗 (150 Ω)	1	青色LED用
10	抵抗 (43 Ω)	1	緑色LED用



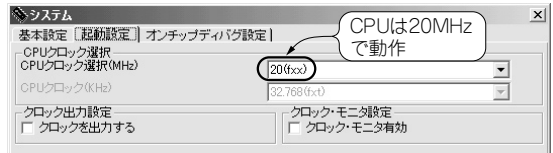
図A カラーLEDの色を自由に調整する装置



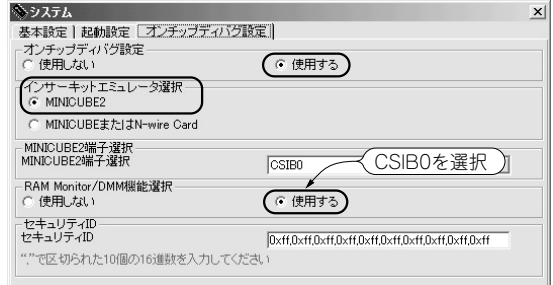
図B
カラーLED色調整用の回路図



(a) 基本設定の画面



(b) 起動設定の画面

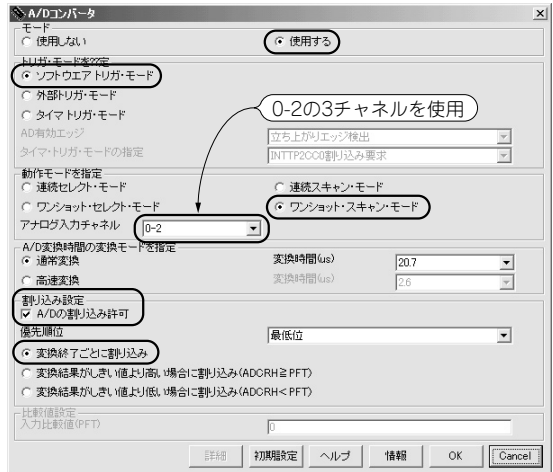


(c) オンチップデバッグ設定の画面

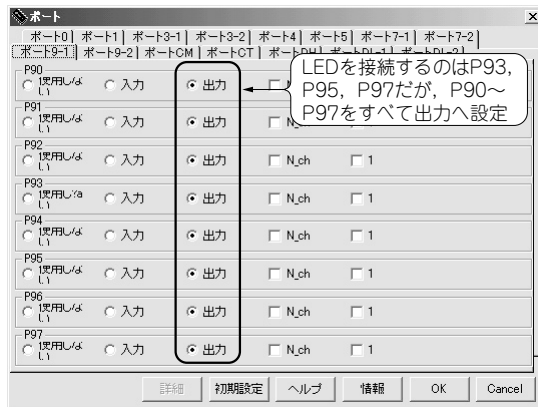
図C システムの設定画面



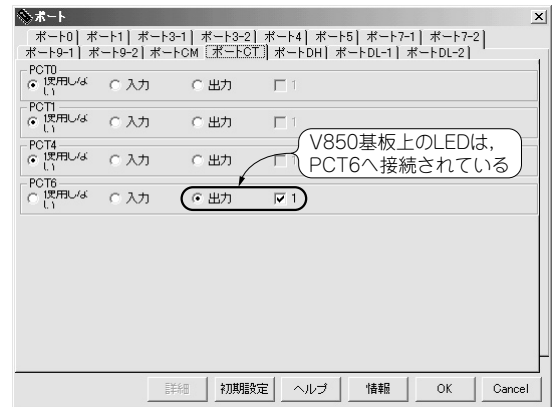
図D 割り込みの設定画面



図F A-Dコンバータの設定画面



(a) ポート9-1の画面



(b) ポートCTの画面

図E ポートの設定画面

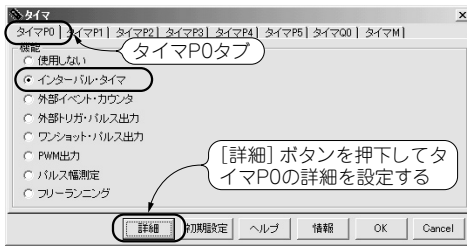


図 G タイマ P0 の設定画面

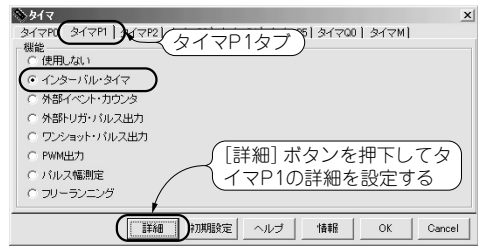
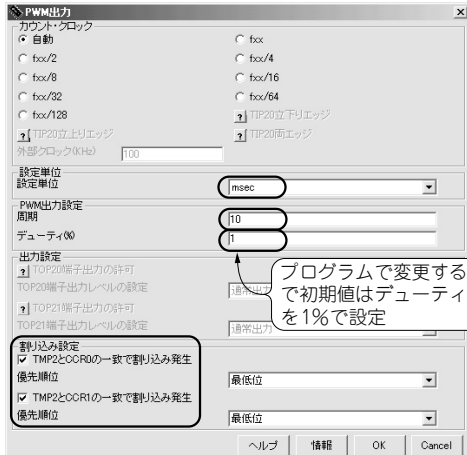
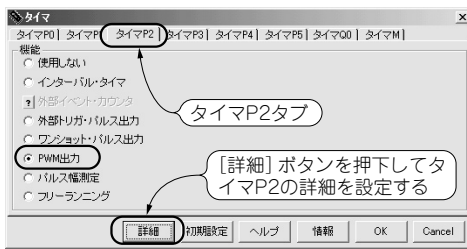


図 H タイマ P1 の設定画面



※同様にタイマP3、タイマP4もPWM出力の設定を行う(設定単位10msec、デューティ1%、割り込み設定も2箇所にチェックする)。

図 I タイマ P2 の設定画面

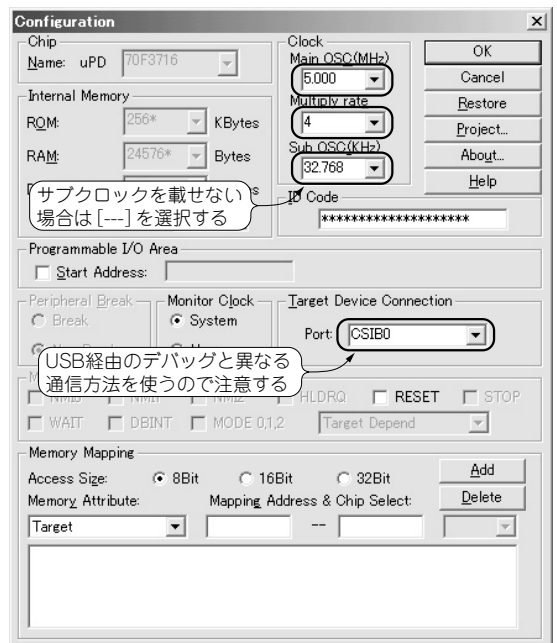


図 J デバッガの起動画面

リスト A main.c のソース (追加部分)

```

~省略~
/*
*****
** MacroDefine
*****
*/
UINT   g_tmp0counter;
UINT   g_tmp1counter;
USHORT g_adtmp[ 3 ];
USHORT g_advalue[ 3 ];
UCHAR  g_ledflag[ 3 ];
UCHAR  g_automode;
USHORT g_autoledcounter;

void init_value( void )
{
    int i;
    for ( i = 0; i < 3; i++ )
    {
        g_adtmp[ i ] = 0;
        g_advalue[ i ] = 0;
        g_ledflag[ i ] = 0;
    }
    g_automode = 0;
    g_tmp0counter = 0;
    g_tmp1counter = 0;
    g_autoledcounter = 0;
}

/*
-----
** Abstract: main function
** Parameters: None
** Returns: None
-----
*/
void main( void )
{
    TMP0_Start();
    TMP1_Start();
    TMP2_Start();
    TMP3_Start();
    TMP4_Start();
    while (1) {
        ;
    }
}

```

リスト B ad_user.c のソース (追加部分)

```

~省略~
/*
*****
** MacroDefine
*****
*/
extern USHORT g_adtmp[ 3 ];
extern USHORT g_advalue[ 3 ];
extern UCHAR  g_ledflag[ 3 ];

/*
-----
** Abstract: INTAD Interrupt service routine
** Parameters: None
** Returns: None
-----
*/
__interrupt void MD_INTAD( void )
{
    int i;
    AD_Read( &g_adtmp[ 0 ] );
    /* A-D 値をまるめる. A-D 値に変化があれば
       LED 点灯フラグをセットする. */
    for ( i = 0; i < 3; i++ )
    {
        g_adtmp[ i ] =
            ( g_adtmp[ i ] & 0xffff ) >> 3;
        if ( g_advalue[ i ] != g_adtmp[ i ] )
        {
            g_advalue[ i ] = g_adtmp[ i ];
            g_ledflag[ i ] = MD_ON;
        }
    }
}

```

リスト D int_user.c のソース (追加部分)

```

~省略~
/*
*****
** MacroDefine
*****
*/
extern UCHAR g_automode;

/*
-----
** Abstract: This function is INTP4 Interrupt service
routine.
** Parameters: None
** Returns: None
-----
*/
__interrupt void MD_INTP4( void )
{
    /* SW 押下時に発生する割り込み処理 */
    g_automode ^= 1;
    if ( g_automode == 0 )
    {
        PCT.6 = 1;          /* V850 基板の LED 消灯 */
    }
    else
    {
        PCT.6 = 0;          /* V850 基板の LED 点灯 */
    }
}

```

リスト C timer_user.c のソース (追加部分)

```

/*****
** Include files
*****/
#include "macrodriver.h"
#include "timer.h"
#include "ad.h"
#pragma interrupt INTTP0CC0 MD_INTTP0CC0
#pragma interrupt INTTP1CC0 MD_INTTP1CC0
#pragma interrupt INTTP2CC0 MD_INTTP2CC0
#pragma interrupt INTTP2CC1 MD_INTTP2CC1
#pragma interrupt INTTP3CC0 MD_INTTP3CC0
#pragma interrupt INTTP3CC1 MD_INTTP3CC1
#pragma interrupt INTTP4CC0 MD_INTTP4CC0
#pragma interrupt INTTP4CC1 MD_INTTP4CC1

/*****
** Constants
*****/

extern UINT g_tmp0counter;
extern UINT g_tmplcounter;
extern USHORT g_advalue[ 3 ];
extern UCHAR g_ledflag[ 3 ];
extern UCHAR g_automode;
extern USHORT g_autoledcounter;

USHORT g_dutydata[ 3 ][ 2 ] =
{
    { TM_TMP2_PWMCYCLE, 0 }
    , { TM_TMP3_PWMCYCLE, 0 }
    , { TM_TMP4_PWMCYCLE, 0 }
};

UCHAR g_autodutydata[] =
{ /* R, G, B データのデータを255個 */
    7, 7,124, 10, 10,121, 13, 13,118, 16, 16,115,
    19, 19,112, 22, 22,109, 25, 25,106, 28, 28,103,
    31, 31,100, 34, 34, 97, 37, 37, 94, 40, 40, 91,
    43, 43, 88, 46, 46, 85, 49, 49, 82, 52, 52, 79,
    55, 55, 76, 58, 58, 73, 61, 61, 70, 64, 64, 67,
    67, 67, 64, 70, 70, 61, 73, 73, 58, 76, 76, 55,
    79, 79, 52, 82, 82, 49, 85, 85, 46, 88, 88, 43,
    91, 91, 40, 94, 94, 37, 97, 97, 34,100,100, 31,
    103,103, 28,106,106, 25,109,109, 22,112,112, 19,
    115,115, 16,118,118, 13,121,121, 10,124,124, 7,
    124,124, 7,121,121, 10,118,118, 13,115,115, 16,
    112,112, 19,109,109, 22,106,106, 25,103,103, 28,
    100,100, 31, 97, 97, 34, 94, 94, 37, 91, 91, 40,
    88, 88, 43, 85, 85, 46, 82, 82, 49, 72, 79, 52,
    76, 76, 55, 73, 73, 58, 70, 70, 61, 67, 67, 64,
    64, 64, 67, 61, 61, 70, 58, 58, 73, 56, 55, 76,
    52, 52, 79, 49, 49, 82, 46, 46, 85, 43, 43, 88,
    40, 40, 91, 37, 37, 94, 34, 34, 97, 30, 31,100,
    28, 28,103, 25, 25,106, 22, 22,109, 19, 19,112,
    16, 16,115, 13, 13,118, 10, 10,121, 7, 7,124,
    124, 7,124,121, 10,121,118, 13,118,115, 16,115,
    112, 19,112,109, 22,109,106, 25,106,103, 28,103,
    100, 31,100, 97, 34, 97, 94, 37, 94, 91, 40, 91,
    88, 43, 88, 85, 46, 85, 82, 49, 82, 72, 52, 79,
    76, 55, 76, 73, 58, 73, 70, 61, 70, 67, 64, 67,
    64, 67, 64, 61, 70, 61, 58, 73, 58, 56, 76, 55,
    52, 79, 52, 49, 82, 49, 46, 85, 46, 43, 88, 43,
    40, 91, 40, 37, 94, 37, 34, 97, 34, 30,100, 31,
    28,103, 28, 25,106, 25, 22,109, 22, 19,112, 19,
    16,115, 16, 13,118, 13, 10,121, 10, 7,124, 7,
    7,124, 7, 10,121, 10, 13,118, 13, 16,115, 16,
    19,112, 19, 22,109, 22, 25,106, 25, 28,103, 28,
    31,100, 31, 34, 97, 34, 37, 94, 37, 40, 91, 40,
    43, 88, 43, 46, 85, 46, 49, 82, 49, 52, 79, 52,
    55, 76, 55, 58, 73, 58, 61, 70, 61, 64, 67, 64,
    67, 64, 67, 70, 61, 70, 73, 58, 73, 76, 55, 76,
    79, 52, 79, 82, 49, 82, 85, 46, 85, 88, 43, 88,
    91, 40, 91, 94, 37, 94, 97, 34, 97,100, 31,100,
    103, 28,103,106, 25,106,109, 22,109,112, 19,112,
    115, 16,115,118, 13,118,121, 10,121,124, 7,124,
    7,124,124, 10,121,121, 13,118,118, 16,115,115,
    19,112,112, 22,109,109, 25,106,106, 28,103,103,
    31,100,100, 34, 97, 97, 37, 94, 94, 40, 91, 91,
    43, 88, 88, 46, 85, 85, 49, 82, 82, 52, 72, 79,
    55, 76, 76, 58, 73, 73, 61, 70, 70, 64, 67, 67,
    67, 64, 64, 70, 61, 61, 73, 58, 58, 76, 56, 55,
    79, 52, 52, 82, 49, 49, 85, 46, 46, 88, 43, 43,
    91, 40, 40, 94, 37, 37, 97, 34, 34,100, 30, 31,
    103, 28, 28,106, 25, 25,109, 22, 22,112, 19, 19,
    115, 16, 16,118, 13, 13,121, 10, 10,124, 7, 7,
    124, 7, 7,121, 10, 10,118, 13, 13,115, 16, 16,
    112, 19, 19,109, 22, 22,106, 25, 25,103, 28, 28,
    100, 31, 31, 97, 34, 34, 94, 94, 37, 91, 40, 40,
    88, 43, 43, 85, 46, 46, 82, 49, 49, 79, 52, 52,
    76, 55, 55, 73, 58, 58, 70, 61, 61, 67, 64, 64,
    64, 67, 67, 61, 70, 70, 58, 73, 73, 55, 76, 76,
    52, 79, 79, 49, 82, 82, 46, 85, 85, 43, 88, 88,
    40, 91, 91, 37, 94, 94, 34, 97, 97, 31,100,100,
    28,103,103, 25,106,106, 22,109,109, 19,112,112,
    16,115,115, 13,118,118, 10,121,121, 7,124,124,
    7,127,127, 7,127,127, 7,127,127, 7,127,127,
    7,127,127, 7,127,127, 7,127,127, 7,127,127
};

__interrupt void MD_INTTP0CC0( void )
{
    /* 1msec ごとの割り込み処理 */
    g_tmp0counter++;
}

__interrupt void MD_INTTP1CC0( void )
{
    USHORT ustmp;
    int i;
    g_tmplcounter++; /* 10msec ごとの割り込み処理 */

    if ( g_automode == 1 ) /* 自動点灯モード・チェック */
    {
        if ( g_tmplcounter > 2 )
        { /* 20msec ごとに色を変える */
            g_tmplcounter = 0;
            ustmp = g_autoledcounter & 0xff;
            if ( ustmp & 0x80 )
            {
                ustmp &= 0x7f;
                ustmp = 0x7f - ustmp;
            }

            /* dutyデータ・リセット */
            for ( i = 0; i < 3; i++ )
            {
                g_dutydata[ i ][ 1 ] = 0;
            }

            /* LED点滅パターン設定 */
            if ( ( g_autoledcounter & 0x700 ) == 0 )
            {
                ustmp = g_autoledcounter & 0xff;
                g_dutydata[0][1]=g_autodutydata
                    [ustmp*3+0]*0x200;
                g_dutydata[1][1]=g_autodutydata
                    [ustmp*3+1]*0x200;
                g_dutydata[2][1]=g_autodutydata
                    [ustmp*3+2]*0x200;
            }
            else
            {
                if ( g_autoledcounter & 0x100 )
                /* 赤LEDセット */
                {
                    g_dutydata[ 0 ][ 1 ]
                        = ustmp * 0x200;
                }

                if ( g_autoledcounter & 0x200 )
                /* 緑LEDセット */
                {
                    g_dutydata[ 1 ][ 1 ]

```

リストC timer_user.cのソース(追加部分)

```

        = ustmp * 0x200;
    }
    if ( g_autoledcounter & 0x400 )
        /* 青LEDセット */
    {
        g_dutydata[ 2 ][ 1 ]
            = ustmp * 0x200;
    }
}

/* LED各色デューティ比変更 */
if ( g_dutydata[ 0 ][ 1 ] != 0 )
{
    TMP2_ChangeTimerCondition
        (&g_dutydata[0][0],2);
}
if ( g_dutydata[ 1 ][ 1 ] != 0 )
{
    TMP3_ChangeTimerCondition
        (&g_dutydata[1][0],2);
}
if ( g_dutydata[ 2 ][ 1 ] != 0 )
{
    TMP4_ChangeTimerCondition
        (&g_dutydata[2][0],2);
}

/* LED点灯フラグをセット */
for ( i = 0; i < 3; i++ )
{
    g_ledflag[ i ] = 1;
}
g_autoledcounter++;
}
else
{
    AD_Start(); /* A-D変換処理開始 */
}
}

__interrupt void MD_INTTP2CC0( void )
{
    /* 赤LEDの値が変わったらデューティ比を変更する */
    if ( ( g_ledflag[ 0 ] != 0 ) &&
        ( g_automode == 0 ) )
    {
        g_ledflag[ 0 ] = 0;
        g_dutydata[ 0 ][ 1 ]
            = TM_TMP2_PWMWIDTH * g_advalue[ 0 ];
    }
}

    TMP2_ChangeTimerCondition
        ( &g_dutydata[ 0 ][ 0 ], 2 );
}
P9L.7 = 1;
}

__interrupt void MD_INTTP2CC1( void )
{
    P9L.7 = 0;
}

__interrupt void MD_INTTP3CC0( void )
{
    /* 緑LEDの値が変わったらデューティ比を変更する */
    if ( ( g_ledflag[ 1 ] != 0 ) &&
        ( g_automode == 0 ) )
    {
        g_ledflag[ 1 ] = 0;
        g_dutydata[ 1 ][ 1 ]
            = TM_TMP4_PWMWIDTH * g_advalue[ 1 ];
        TMP3_ChangeTimerCondition
            ( &g_dutydata[ 1 ][ 0 ], 2 );
    }
    P9L.5 = 1;
}

__interrupt void MD_INTTP3CC1( void )
{
    P9L.5 = 0;
}

__interrupt void MD_INTTP4CC0( void )
{
    /* 青LEDの値が変わったらデューティ比を変更する */
    if ( ( g_ledflag[ 2 ] != 0 ) &&
        ( g_automode == 0 ) )
    {
        g_ledflag[ 2 ] = 0;
        g_dutydata[ 2 ][ 1 ]
            = TM_TMP4_PWMWIDTH * g_advalue[ 2 ];
        TMP4_ChangeTimerCondition
            ( &g_dutydata[ 2 ][ 0 ], 2 );
    }
    P9L.3 = 1;
}

__interrupt void MD_INTTP4CC1( void )
{
    P9L.3 = 0;
}
}

```

インターバル・タイマ) (図G), タイマP1(インターバル・タイマ) (図H), タイマP2(PWM出力, 図I)のそれぞれを設定します。設定が完了したら、コードを自動生成します。

生成されたコードをPM+(統合開発環境)を使用し編集します。リストA~リストDにAppliletが生成したソースから変更した点を示します。ソース編集後にPM+でビルドしてエラーがないことを確認します。

デバッグには統合デバッガ ID850QBを使用します。PM+でデバッグを起動させると図Jが表示されるのでそれぞれ変更し、[OK]ボタンを押下してください。プログラムがダウンロードされたら[GO]ボタンで実行します。

すぎき・やすゆき
NECエレクトロニクス(株)