

マニュアル

エンベデッドコントローラ EC100 シリーズ用
『Windows Embedded Standard 2009』
について

目次

はじめに

- 1) お願いと注意 1
- 2) 対応機種について 1

第1章 概要

- 1-1 機能と特長 1-1
 - 1-1-1 EC100 シリーズ用Windows Embedded Standard 2009 とは 1-1
 - 1-1-2 機能と特長 1-1
- 1-2 システム構成 1-3
 - 1-2-1 ドライブ構成 1-3
 - 1-2-2 フォルダ/ファイル構成 1-4
 - 1-2-3 ユーザーアカウント 1-4
 - 1-2-4 コンピュータ名 1-4
- 1-3 アプリケーション開発と実行 1-5

第2章 システムの操作

- 2-1 OSの起動と終了 2-1
 - 2-1-1 OSの起動 2-1
 - 2-1-2 OSの終了 2-1
- 2-2 日付と時刻の設定 2-2
 - 2-2-1 RTCとシステム時刻について 2-2
 - 2-2-2 外部RTCの使用 2-2
 - 2-2-3 NTPの使用 2-2
 - 2-2-4 日付と時刻の設定 2-3
- 2-3 EWF機能 2-4
 - 2-3-1 EWFとは 2-4
 - 2-3-2 ドライブとEWF設定 2-5
 - 2-3-3 EWFの設定方法 2-5
 - 2-3-4 EWFを使用するにあたっての注意事項 2-9

2-3-5	ドメイン参加、ターミナルサーバ接続について	2-11
2-4	ログオン設定	2-13
2-4-1	自動ログオン設定	2-13
2-5	言語設定	2-14
2-5-1	マルチ言語機能	2-14
2-5-2	言語の変更方法	2-14
2-6	サービス設定	2-15
2-6-1	サービス設定の変更	2-15
2-6-2	Internet Information Service (IIS)	2-16
2-6-3	Telnet	2-16
2-7	ASD Config Tool	2-17
2-7-1	ASD Config Tool	2-17
2-7-2	Serial Port Setting	2-17
2-7-3	Board Information	2-18
2-7-4	初期値	2-18
2-8	EFW Config Tool	2-19
2-8-1	EFW Config Tool	2-19
2-8-2	Volume Infomation	2-19
2-8-3	EFW Configuration	2-20
2-9	Ramdisk Drive Config Tool	2-21
2-9-1	Ramdisk Drive Config Tool	2-21
2-9-2	Ramdisk Drive Configuration	2-21
2-9-3	初期値	2-21
2-10	RAS Config Tool	2-22
2-10-1	RAS Config Tool	2-22
2-10-2	Temperature	2-23
2-10-3	Temperature Configuration	2-24
2-10-4	S.M.A.R.T.	2-25
2-10-5	S.M.A.R.T. Configuration	2-26
2-10-6	Watchdog Timer	2-27
2-10-7	Watchdog Timer Configuration	2-29
2-10-8	Secondary RTC	2-30
2-10-9	Secondary RTC Configuration	2-31
2-10-10	初期値	2-33

第3章 エンベデッドコントローラについて

3-1	エンベデッドコントローラに搭載された機能について	3-1
3-2	Windows標準インターフェース対応機能	3-3
3-2-1	グラフィック	3-3
3-2-2	シリアルポート	3-3
3-2-3	有線LAN	3-3
3-2-4	サウンド	3-4
3-2-5	USBポート	3-4
3-3	組み込みシステム機能	3-5
3-3-1	タイマ割込み機能	3-6
3-3-2	汎用入出力	3-6
3-3-3	RAS機能	3-6
3-3-4	シリアルコントロール機能	3-6
3-3-5	バックアップSRAM	3-6
3-3-6	ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能	3-6
3-3-7	ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能	3-6
3-3-8	RAMディスク	3-7
3-3-9	外部RTC機能	3-9
3-3-10	温度監視機能	3-9
3-3-11	汎用LED	3-9
3-3-12	汎用SW	3-9
3-3-13	A-Link	3-10

第4章 EWF API

4-1	EWF APIについて	4-1
4-2	EWF API関数リファレンス	4-2
4-3	EWF API関数の使用について	4-17
4-4	サンプルコード	4-17
4-4-1	EWFの有効/無効	4-17
4-4-2	オーバーレイデータのコミット	4-20

第5章 組み込みシステム機能ドライバ

5-1	ドライバの使用について	5-1
5-1-1	開発用ファイル	5-1
5-1-2	DeviceIoControlについて	5-2
5-2	タイマ割込み機能	5-3
5-2-1	タイマ割込み機能について	5-3
5-2-2	タイマドライバについて	5-3
5-2-3	タイマデバイス	5-4
5-2-4	タイマドライバの動作	5-5
5-2-5	ドライバ使用手順	5-6
5-2-6	DeviceIoControlリファレンス	5-7
5-2-7	サンプルコード	5-11
5-3	汎用入出力	5-16
5-3-1	汎用入出力について	5-16
5-3-2	汎用入出力ドライバについて	5-17
5-3-3	汎用入出力デバイス	5-18
5-3-4	DeviceIoControlリファレンス	5-19
5-3-5	サンプルコード	5-21
5-4	RAS機能	5-26
5-4-1	RAS機能について	5-26
5-4-2	RAS-INドライバについて	5-26
5-4-3	RAS-INデバイス	5-27
5-4-4	IN1 割込みの使用手順	5-28
5-4-5	複数アプリケーションでIN1 割込み発生時に同時に使用する場合	5-29
5-4-6	DeviceIoControlリファレンス	5-30
5-4-7	サンプルコード	5-34
5-5	シリアルコントロール機能	5-42
5-5-1	シリアルコントロール機能について	5-42
5-5-2	シリアルコントロールドライバについて	5-42
5-5-3	SciCtlデバイス	5-43
5-5-4	DeviceIoControlリファレンス	5-44
5-5-5	サンプルコード	5-46
5-6	バックアップSRAM	5-49
5-6-1	バックアップSRAMについて	5-49
5-6-2	SRAMドライバについて	5-49
5-6-3	SRAMデバイス	5-50

5-6-4	DeviceIoControlリファレンス	5-51
5-6-5	サンプルコード	5-52
5-7	汎用SW、汎用LED	5-55
5-7-1	汎用SW、汎用LEDについて	5-55
5-7-2	汎用SW/LEDドライバについて	5-56
5-7-3	汎用SW/LEDデバイス	5-57
5-7-4	DeviceIoControlリファレンス	5-58
5-7-5	サンプルコード	5-60
5-8	ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能	5-68
5-8-1	ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能について	5-68
5-8-2	ハードウェア・ウォッチドッグタイマドライバについて	5-68
5-8-3	ハードウェア・ウォッチドッグタイマデバイス	5-70
5-8-4	DeviceIoControlリファレンス	5-72
5-8-5	サンプルコード	5-77
5-9	ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能	5-84
5-9-1	ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能について	5-84
5-9-2	ソフトウェア・ウォッチドッグタイマドライバについて	5-84
5-9-3	ソフトウェア・ウォッチドッグタイマデバイス	5-85
5-9-4	DeviceIoControlリファレンス	5-87
5-9-5	サンプルコード	5-92
5-10	RAS監視機能	5-99
5-10-1	RAS監視機能について	5-99
5-10-2	RAS DLLについて	5-99
5-10-3	RAS DLL I/F関数リファレンス	5-100
5-10-4	サンプルコード	5-101
5-11	外部RTC機能	5-105
5-11-1	外部RTC機能について	5-105
5-11-2	RAS DLLについて	5-105
5-11-3	RAS DLL 時刻設定関数リファレンス	5-106
5-11-4	サンプルコード	5-107

第6章 システムリカバリ

6-1	リカバリDVDの起動	6-1
6-2	システムの復旧（工場出荷状態）	6-4

6-3 システムのバックアップ	6-8
6-4 システムの復旧 (バックアップデータ)	6-12

付録

A-1 マイクロソフト製品の組み込み用OS (Embedded) について	1
---	---

はじめに

この度は、アルゴシステム製品をお買い上げいただきありがとうございます。
弊社製品を安全かつ正しく使用していただくために、お使いになる前に本書を十分に理解していただくようお願い申し上げます。

1) お願いと注意

本書では、エンベデッドコントローラ EC100 シリーズ（以降「EC100 シリーズ」と表記します）用 Windows Embedded Standard 2009 について説明します。

Windows Embedded Standard 2009 は Windows XP Embedded の後継製品で、Windows XP SP3 をベースとした組み込み用 OS です。本書では、EC100 シリーズ用の Windows Embedded Standard 2009 に特有の仕様、操作について説明します。一般的な Windows の仕様、操作については省略させていただきます。

Windows Embedded Standard 2009 は Windows XP SP3 をベースとした OS ですが、組み込み用 OS のため通常の PC 用 Windows とは動作が異なる可能性があります。詳しくは、「付録 マイクロソフト製品の組み込み用 OS について」を参照してください。

本書は、アプリケーション開発、専用ドライバ仕様などの専門的な内容を含んでいます。これらの内容は、Windows アプリケーション開発、デバイス制御プログラミングに関する技術を必要とします。ご注意ください。

2) 対応機種について

本書では、EC100 シリーズについて説明しています。その他の機種については、それぞれの機種に対応するマニュアルを用意しております。機種に対応したマニュアルを参照してご使用ください。

第 1 章 概要

本章では、EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 の概要について説明します。

1-1 機能と特長

1-1-1 EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 とは

Windows Embedded Standard 2009 は、Windows XP Embedded の後継製品です。Windows XP SP3 をベースとしており、Windows オペレーティングシステムのデスクトップ技術を組み込みデバイスで使用することが可能となります。Windows Embedded Standard 2009 はコンポーネント形式で提供されます。必要な機能を選択し、組み込みデバイスに合わせた Windows オペレーティングシステムを構築することができます。

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 は、EC100 シリーズ用にカスタマイズされた Windows Embedded Standard 2009 です。EC100 シリーズ用に選定したコンポーネント、オンボード搭載デバイス用のドライバおよび設定ツールで構成されています。

1-1-2 機能と特長

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 は、オンボードデバイスのサポートと Windows アプリケーション互換性のためのマクロコンポーネントを基本として構築されています。このため Windows XP で動作しているアプリケーションをほぼそのまま動作させることが可能となっています。また、Enhanced Write Filter のストレージ保護機能、IIS などのネットワークサーバー機能を追加することにより、組み込みシステムとしてより堅牢で柔軟なシステムを構築できるようになっています。

- 互換性確保のためのマクロコンポーネント
 - Class Installers / Hardware Compatibility
 - Codepage Application Compatibility
 - Enterprise Features
 - Fonts Application Compatibility
 - Multimedia Application Compatibility
 - Networking Application Compatibility
 - Shell Application Compatibility
 - Test Application Compatibility
 - Windows Application Compatibility
 - Windows Management Instrumentation Technologies

表 1-1-2-1 に EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 に搭載されている主な機能を示します。

表 1-1-2-1. EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 の主な機能

機能	内容
Windows XP Service Pack 3	Windows XP Service Pack 3 がベースとなっています。 Windows XP Service Pack 3 には、以前にリリースされた修正プログラムやセキュリティ更新プログラム、および新機能が含まれています。
Internet Explorer 7	Internet Explorer 7 を搭載しています。 Web コンテンツの閲覧、Web アプリケーションへのアクセスが可能となります。
Windows Media Player 11	Windows Media Player 11 を搭載しています。 画像の閲覧、デジタルミュージック、動画の再生が可能です。

Internet Information Services (IIS)	<p>Internet Information Services を搭載しています。 以下のサービスに対応しています。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ FTP サービス ・ Web サービス <p>※ 出荷状態では、サービスは無効となっています。</p>
Telnet Service	<p>Telnet クライアント、Telnet サーバを搭載しています。 ※ 出荷状態では、サービスは無効となっています。</p>
Remote Desktop	<p>リモートデスクトッププロトコルに対応しています。 ターミナルサービス、リモートデスクトップを使用することができます。</p>
Kernel Mode Driver Framework (KMDF)	<p>Kernel Mode Driver Framework に対応しています。 KMDF を利用して開発されたカーネルモードデバイスドライバを動作させることができます。</p>
Enhanced Write Filter (EWF)	<p>Enhanced Write Filter を搭載しています。 EWF を用いるとドライブを書込み禁止状態にして OS を動作させることができます。EWF はドライブ毎に設定することができます。 書込み禁止状態で起動した OS は、シャットダウン処理なしで電源断することができます。(強制電源断)</p>
Multi Language Support	<p>マルチ言語対応。日本語と英語に対応しています。 設定によって切替えることができます。</p>
Windows 標準インターフェース対応機能	<p>Windows 標準インターフェースを使用して使用できる機能、デバイスを搭載しています。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ モニタ出力 (HDMI) ・ シリアルポート ・ 有線 LAN ・ サウンド ・ USB ポート ・ mSATA ポート
組込みシステム機能	<p>組込みシステム向けの独自機能が搭載されています。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ タイマ割込み機能 ・ 汎用入出力 ・ RAS 機能 ・ シリアルコントロール機能 (RS-232C/422/485 切替え) ・ バックアップ SRAM ・ ハードウェア・ウォッチドッグタイマ ・ ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ ・ 外部 RTC ・ RAM ディスク ・ ASD Config (機能設定用コンパネアプリ) ・ A-Link 通信機能 (EC101D のみ)

1-2 システム構成

1-2-1 ドライブ構成

OS を格納するメインストレージは 4GByte の mSATA SSD です。メインストレージは、C ドライブ、D ドライブの 2 つのドライブに分割されています。C ドライブはシステムドライブとして OS 本体を格納しています。D ドライブは、ユーザードライブとしてユーザーが自由に使用できるドライブとなっています。メインストレージのドライブ構成を表 1-2-1-1 に示します。

表 1-2-1-1. EC100 シリーズ 4GByte ドライブ構成

ドライブ	容量	空き容量	内容
C	2.72 GByte	約 1.7 GByte	システムドライブ オペレーティングシステム本体を格納しています。 ※ このドライブには、NTFS ドライブ圧縮が適用されています。
D	1.00 GByte	約 0.9 GByte	ユーザードライブ ユーザーデータの格納など、ユーザーで自由に使用することができます。

1-2-2 フォルダ/ファイル構成

Windows Embedded Standard 2009 は Windows XP SP3 がベースとなっています。システムドライブのフォルダ、ファイル構成は Windows XP SP3 に準拠したものです。

ドライブトップに存在するフォルダ、ファイルの構成を表 1-2-2-1 に示します。

表 1-2-2-1. EC100 シリーズ Windows Embedded Standard 2009 フォルダ/ファイル構成

ドライブ	フォルダ/ファイル (※)
C	<Documents and Settings> <inetpub> <Program Files> <Windows> fbwf.cfg HORM.DAT NTDETECT.COM ntldr WERUNTIME.INI
D	フォルダ/ファイルなし

※ フォルダは<>で表記しています。システム属性、隠し属性のフォルダ/ファイルは表記していません。

1-2-3 ユーザーアカウント

Windows Embedded Standard 2009 は、ログイン可能なユーザーが1つ必要です。初期状態ではログイン可能なユーザーアカウントは Administrator ユーザーのみとなっています。初期状態での Administrator ユーザーの状態を表 1-2-3-1 に示します。

パスワードの変更、別のユーザーアカウントが必要な場合は、OS 起動後に設定するようにしてください。

表 1-2-3-1. Administrator ユーザー

ユーザー名	パスワード	グループ	説明
Administrator	Administrator	Administrators	完全な管理者権限を持つビルトインのユーザーアカウントです。

1-2-4 コンピュータ名

Windows Embedded Standard 2009 は、他の Windows システムと同様に「コンピュータ名」、「ドメイン」、「ワークグループ」の設定が必要となります。ネットワーク上の Windows システムは、これらの設定を用いて各々のシステム識別を行います。

初期状態での「コンピュータ名」、「ドメイン」、「ワークグループ」の設定を表 1-2-4-1 に示します。

※ 同一ネットワーク上に EC100 シリーズまたは、他の弊社 Windows 製品を複数台接続する場合は、「コンピュータ名」が重複しないように変更してください。

表 1-2-4-1. コンピュータ名、ドメイン、ワークグループの初期設定

コンピュータ名	OEM-***** *の部分は本体ごとに異なった文字となります。
ワークグループ	WORKGROUP

1-3 アプリケーション開発と実行

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 では、アプリケーション開発、ドライバ開発に Microsoft Visual Studio など、普段使い慣れた Windows 用の開発環境を使用することができます。ただし、組込みシステムの制限として EC100 シリーズ本体での開発ができません。開発は Windows オペレーティングシステムが動作している PCで行います。作成したアプリケーションは、EC100 シリーズ本体にインストールして動作確認を行います。(クロス開発)

● アプリケーションの開発

Windows オペレーティングシステムが動作している PC を使用してアプリケーションの開発を行います。アプリケーションの開発には Microsoft Visual Studio などの一般的な Windows アプリケーション開発環境を使用します。EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 は互換性を重視して構築されていますので、開発 PC で動作したものをほぼそのまま動作させることができます。このため開発用 PC を使用してデバッグ、動作確認を行うことが可能です。

※ EC100 シリーズ特有のデバイスを使用している場合は、開発 PC で動作させることができませんので注意してください。

● アプリケーションの実行

EC100 シリーズ本体で最終動作の確認を行います。開発 PC で動作したものがほぼそのまま動作するように構築されていますが、組込み OS であるため動作が異なる可能性があります。アプリケーションを実際に利用する前に十分な動作検証を行ってください。

アプリケーションの開発

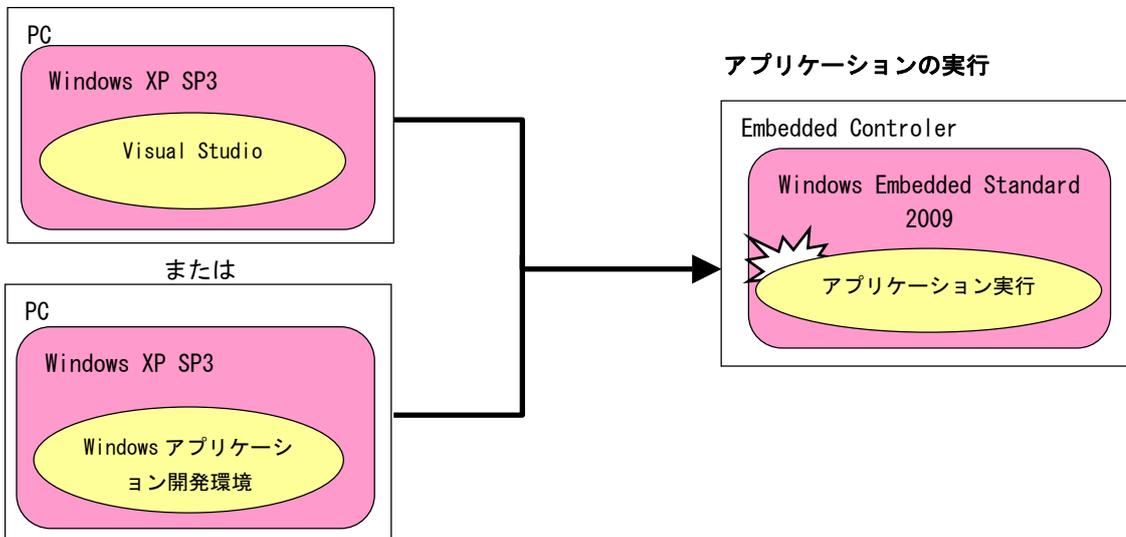


図 1-3-1. アプリケーション開発と実行

第2章 システムの操作

本章では、EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 の基本的な操作方法について説明します。

2-1 OSの起動と終了

2-1-1 OSの起動

EC100 シリーズ本体に電源を投入します。Windows ロゴの起動画面が表示され、Windows Embedded Standard 2009 が起動します。正常に起動すると、図 2-1-1-1 の様なデスクトップが表示されます。

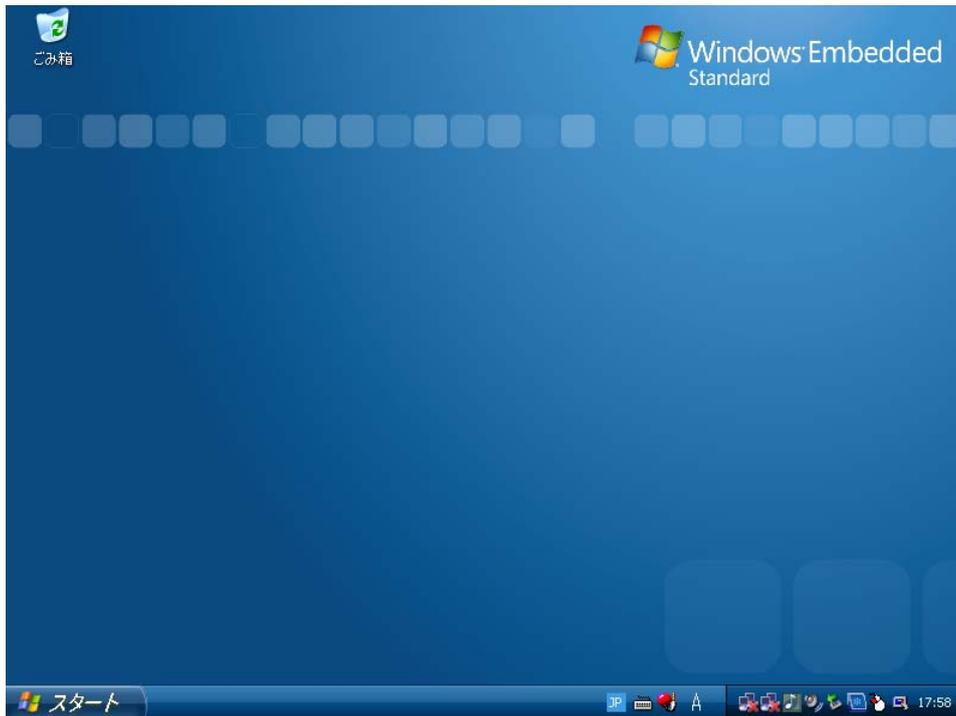


図 2-1-1-1. デスクトップ

2-1-2 OSの終了

スタートメニューから[終了オプション]→[電源を切る]を選択します。画面表示、POWER LED が消え、電源が待機状態になることを確認してください。

※ C ドライブ、D ドライブともに EWF が有効な場合は、終了処理を行わずに電源断を行うことができます（強制電源断）。C ドライブのみ、または D ドライブのみで EWF が有効な場合は、強制電源断を行うと EWF が無効となっているドライブのファイルシステムが破壊される可能性がありますので注意してください。

EWF についての詳細は「2-3 EWF 機能」を参照してください。

2-2 日付と時刻の設定

2-2-1 RTCとシステム時刻について

EC100 シリーズの CPU 内部 RTC (Real Time Clock) は、バッテリーによる時刻保持ができません。OS のシステム時刻は CPU 内部 RTC より生成されます。このため、電源投入後の OS 起動時は、システム時刻が CPU 内部 RTC の初期値となってしまいます。

このため EC100 シリーズでは、外部に RTC を実装しています。外部 RTC を使用して CPU 内部 RTC (システム時刻) の初期化、更新を行うことができます。

2-2-2 外部RTCの使用

EC100 シリーズには外部 RTC が実装されており、外部 RTC はバッテリーによる時刻保持が行われます。外部 RTC を使用して、CPU 内部 RTC の初期化と更新を行うことができます。

「RAS Config Tool」の「Secondary RTC Configuration」を使用して、Auto Update 機能を「Enable System Auto Update」に設定することで、外部 RTC による CPU 内部 RTC の初期化、更新を行うことができます。(図 2-2-2-1)

※ 「RAS Config Tool」については、「2-10 RAS Config Tool」を参照してください。

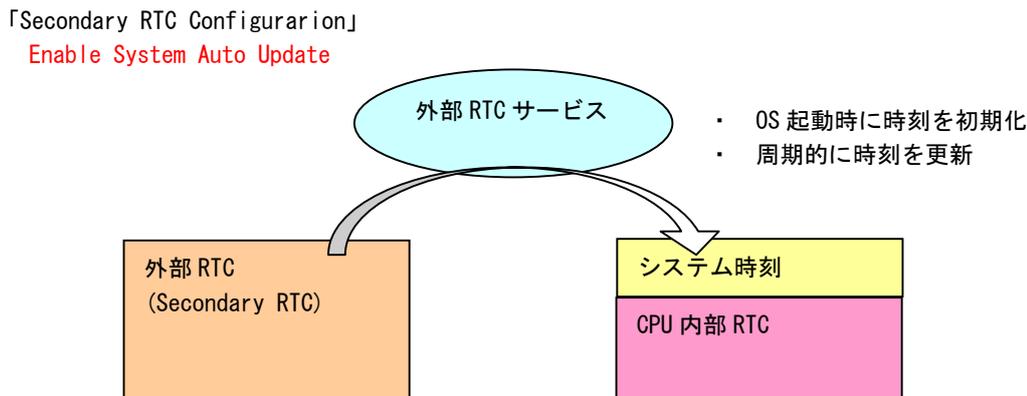


図 2-2-2-1. System Auto Update機能有効

2-2-3 NTPの使用

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 は、Windows 標準 NTP を使用することができます。NTP を使用することにより CPU 内部 RTC をネットワークの時刻に同期させることができます。

NTP を使用しても電源投入後は、CPU 内部 RTC が初期化されています。この状態を避けるために、CPU 内部 RTC で外部 RTC を更新する機能を用意しています。

NTP を使用している場合は、CPU 内部 RTC の時刻で外部 RTC を更新することで、ネットワークの時刻を外部 RTC で保持させます。起動時直後は外部 RTC の時刻で、CPU 内部 RTC を初期化します。

「RAS Config Tool」の「Secondary RTC Configuration」を使用して、Auto Update 機能を「Enable Secondary Auto Update」に設定することで、CPU 内部 RTC の時刻で外部 RTC を更新することができます。(図 2-2-3-1)

※ 「RAS Config Tool」については、「2-10 RAS Config Tool」を参照してください。

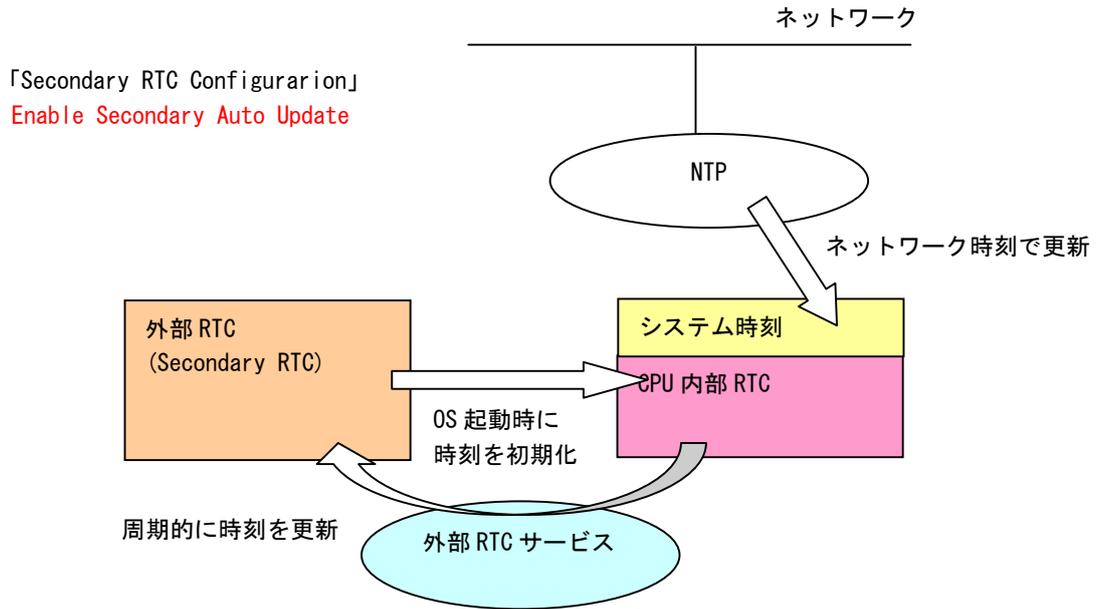


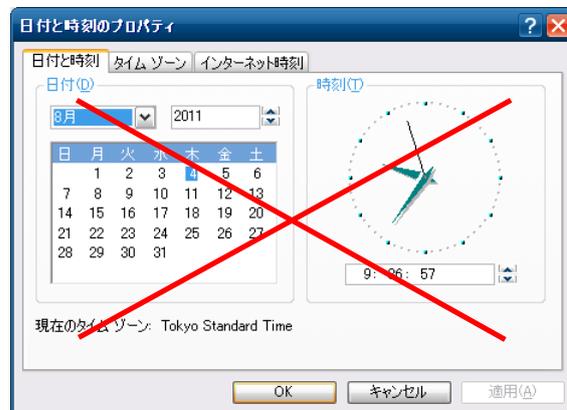
図 2-2-3-1. Secondary Auto Update機能有効

2-2-4 日付と時刻の設定

OS に標準で用意されている「日付と時刻のプロパティ」を使用して日時を設定を行った場合、CPU 内部 RTC のみが更新されるため使用しないでください。「RAS Config Tool」の「Secondary RTC Configuration」を使用すれば、外部 RTC、CPU 内部 RTC の両方を設定することができますので通常はこちらを使用してください。

ユーザーアプリケーションで時刻設定を行う場合も同様に、Win32API の SetSystemTime()、SetLocalTime() を使用すると CPU 内部 RTC のみが更新されてしまいます。外部 RTC、CPU 内部 RTC の両方を設定するために G5_SetSystemTime()、G5_SetLocalTime() を用意していますのでこちらを使用するようにしてください。

- ※ 「RAS Config Tool」については、「2-10 RAS Config Tool」を参照してください。
- ※ G5_SetSystemTime()、G5_SetLocalTime については、「5-11 外部 RTC 機能」を参照してください。



「日付と時刻のプロパティ」では設定しないでください。

図 2-2-4-1. 日付と時刻のプロパティ

2-3 EWF機能

2-3-1 EWFとは

EWF (Enhanced Write Filter) とは、Windows Embedded Standard 2009 機能で、書き込みアクセスからドライブを保護する機能です。EWF を有効にするとドライブを書込み禁止にした状態で、システムを正常に動作させることが可能となります。

組み込みデバイスでは、急なシャットダウン等の電源断に対しても機能が失われないシステム設計を要求されたり、書き込み回数に制限のあるフラッシュメディアデバイスへの書き込みを抑止する必要があります。EWF は、組み込みデバイスにおけるこのようなニーズに対して提供されている機能です。システム運用中に誤って設定ファイルの変更がされた場合でも、再起動することによって EWF を有効にする直前の状態に戻すこともできます。

EWF では、書き込み操作を実際のドライブとは別の記憶領域にリダイレクトすることによりドライブを保護します。ドライブ自体のデータは変更されないため、システム本体、ユーザーデータを保護することが可能となります。リダイレクトされる記憶領域のことをオーバーレイと呼びます。EC100 シリーズでは、オーバーレイに RAM を使用します。

● EWF の特徴

Enhanced Write Filter の略

ドライブの変更内容を RAM に保存

EWF で保護されたドライブの内容は変更されない

ドライブ保護の有効・無効が変更可能 (Enable/Disable)

変更内容を保護されたボリュームに反映することも可能 (Commit)

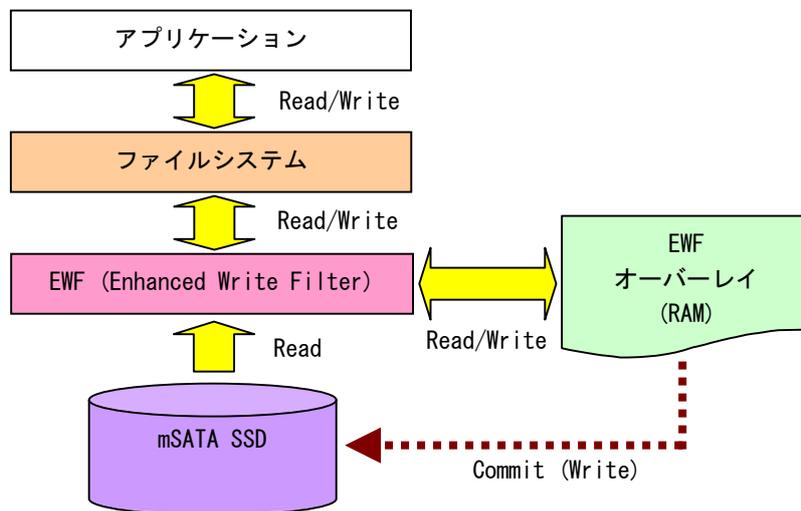


図 2-3-1-1. EWFの仕組み

2-3-2 ドライブとEWF設定

初期状態の EWF の状態は表 2-3-2-1 の様になっています。EWF の状態を変更する場合は「2-3-3 EWF の設定方法」を参照してください。

※ EWF が有効の場合、設定の変更、データの書き換えができません。変更を行う場合には、EWF を無効にしてください。

表 2-3-2-1. EC100 シリーズ 初期EWF設定

ドライブ	EWF	ドライブ内容
C	無効	システムドライブ オペレーティングシステム本体を格納します。
D	無効	ユーザードライブ ユーザーで自由に使用することができます。

2-3-3 EWFの設定方法

EWF Manager コマンドを使用して EWF を操作することができます。EWF Manger コマンドはコンソールアプリケーションです。スタートメニューから[すべてのプログラム]→[Accessories]→[Command Prompt]を選択しコマンドプロンプトを開き、コマンドを実行します。

● EWF 有効

C ドライブの EWF を有効にする場合は以下のとおりです。次回起動時に ENABLE コマンドが実行され EWF が有効になります。

```
> ewfmgr c: -enable ← C ドライブを EWF 有効に

*** Enabling overlay

Protected Volume Configuration
Type          RAM
State         DISABLED
Boot Command  ENABLE ← 次回起動時のコマンドに ENABLE が登録されます
Param1        0
Param2        0
|
|
```

同様に D ドライブの EWF を有効にする場合は以下のとおりです。

```
> ewfmgr d: -enable
```

● EWF 無効

C ドライブの EWF を無効にする場合は以下のとおりです。次回起動時に DISABLE コマンドが実行され EWF が無効になります。

```
> ewfmgr c: -disable
*** Disabling overlay

Protected Volume Configuration
Type          RAM
State         ENABLED
Boot Command  DISABLE
Param1        0
Param2        0
|
```

← C ドライブを EWF 無効に

← 次回起動時のコマンドに DISABLE が登録されます

D ドライブの EWF を無効にする場合は以下のとおりです。

```
> ewfmgr d: -disable
```

● コミット

EWF が有効の場合、ドライブへの書き込みはオーバーレイにリダイレクトされます。そのまま終了させるとドライブへの書き込みデータは消えてしまいます。コミットを行うとオーバーレイのデータをドライブに書込むことができます。C ドライブをコミットする場合は以下のとおりです。終了時にオーバーレイのデータがドライブに書込まれます。

```
> ewfmgr c: -commit
*** Committing overlay to the protected volume.

Protected Volume Configuration
Type          RAM
State         ENABLED
Boot Command  COMMIT
Param1        0
Param2        0
|
```

← C ドライブの変更分をコミット

← 終了時に COMMIT が実行されます

D ドライブをコミットする場合は以下のとおりです。

```
> ewfmgr d: -commit
```

※ 変更分がドライブに書込まれるため終了処理に時間が掛かることがあります。終了処理中に電源を落とさないようにしてください。

● EWF の状態確認

C ドライブの EWF の状態を確認する場合は以下のとおりです。

```
> ewfmgr c:
Protected Volume Configuration
Type          RAM
State         DISABLED
Boot Command  NO_CMD
Param1        0
Param2        0
:
:
:
```

← C ドライブの EWF 状態を確認

D ドライブの EWF の状態を確認する場合は以下のとおりです。

```
> ewfmgr d:
```

● その他のコマンド

EFMGR には、説明したコマンド以外にもコマンドが存在します。表 2-3-3-1 に EC100 シリーズで使用できるコマンド一覧を示します。

表 2-3-3-1. EWF MGR コマンド一覧

コマンド	内容
コマンドなし	ドライブを指定しない場合は、EWF ボリュームの表示と保護ドライブの一覧を表示します。 ドライブを指定する場合は、そのドライブの EWF 保護状態とオーバーレイの状態を確認することができます。 --- 例 1 --- > ewfmgr --- 例 2 --- > ewfmgr C:
-all	EWF の対象になっているすべてのドライブの EWF 保護状態を表示します。 --- 例 --- > ewfmgr -all
-enable	指定したドライブを EWF 有効にします。コマンド実行後、次回起動時に EWF が有効になります。 --- 例 --- > ewfmgr C: -enable
-disable	指定したドライブを EWF 無効にします。コマンド実行後、次回起動時に EWF が無効になります。 --- 例 --- > ewfmgr C: -disable

<p>-commit</p>	<p>指定したドライブをコミットします。コマンド実行後の終了時にコミットされます。</p> <p>--- 例 --- > ewfmgr C: -commit</p>
<p>-commitanddisable</p>	<p>指定したドライブをコミットし、EWF 無効にします。コマンド実行後の終了時にコミットが行われます。次回起動時に EWF は無効となります。 -live を指定するとその場でコミットと EWF 無効処理が行われます。この場合、コマンド実行後すぐに EWF が無効となります。</p> <p>--- 例 --- > ewfmgr C: -commitanddisable</p> <p>--- 例 --- > ewfmgr C: -commitanddisable -live</p>

● 設定ツールでの EWF 操作

スタートメニューから[すべてのプログラム]→[EWF]→[EWF_Config]に EWF 操作を行う設定ツールが登録されています。この設定ツールを使用しても基本的な操作(有効/無効)が可能です。詳細は「2-8 EWF Config Tool」を参照してください。

● アプリケーションからの EWF 操作

EWF API を使用することによってアプリケーションから EWF の操作が可能です。詳細は「第 4 章 EWF API」を参照してください。

2-3-4 EWFを使用するにあたっての注意事項

① EWFによるシステムメモリの消費

EWFはオーバーレイにシステムメモリを使用します。OSとEWFオーバーレイでシステムメモリを共有する構成となるため、EWFオーバーレイで消費された分だけ、OSが利用できるメモリは少なくなります。

OSが必要とするメモリとEWFオーバーレイで消費するメモリの合計が搭載メモリのサイズを超えた場合のシステムの動作は保障されません。

② EWFの消費メモリの解放

EWFで保護されたドライブに新たにファイルを作成、またはコピーした場合、EWFオーバーレイによってシステムメモリが消費されます。このとき消費されたメモリは、作成したファイルを削除しても解放されません。EWFオーバーレイはRAM DiskやDisk Cacheと違い、システムを再起動するまで一度消費したメモリを解放しません。これはHDDのセクタをメモリ上にマッピングして(置き換えて)いるためだと考えられます。(現在、EWFの内部動作は公開されていませんので、詳細は確認できません。)

EWFを有効にした状態で長時間システムを使用する場合は、OSで使用するメモリとEWFオーバーレイで使用するメモリの合計が搭載メモリを超える前に再起動させる必要があります。

EWFオーバーレイのメモリ使用量は、「EWFMgr コマンド」で確認することができます。また、アプリケーションからは、「EWF API」を使用して確認することができます。

③ OSによるファイル作成

OSはレジストリ情報や、イベントログ、テンポラリファイルなどユーザが普段意識しないところでファイル作成、ファイル更新を行っています。システムドライブのEWF保護を有効にする場合、これらのファイル作成、ファイル更新はEWFオーバーレイのメモリ消費を増加させてしまいます。設定を変更することで、ファイルの出力先をEWF保護が無効なドライブへ変更することができます。表2-3-4-1にOSが作成するファイルと出力先の変更方法を示します。

表 2-3-4-1. OSが作成するファイルと出力先の変更方法

項目	内容
イベントログ	イベントログの場所を変更します。 レジストリを変更することによって、出力先を変更することができます。 表 2-3-4-2 に設定レジストリを示します。
インターネット一時ファイル	インターネット一時ファイルフォルダの場所の変更します。 インターネット一時ファイルはデフォルトでは「%USERPROFILE%\Local Settings\Temporary Internet Files」に設定されています。 レジストリ値を変更することによって、出力先を変更することができます。 表 2-3-4-3 に設定レジストリを示します。
TEMP、TMP フォルダ	TEMP、TMP フォルダの場所の変更します。 レジストリ値を変更することによって、出力先を変更することができます。 表 2-3-4-4 に設定レジストリを示します。

表 2-3-4-2. イベントログの出力先変更

キー	HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥EventLog¥Application		
	名前	種類	データ
	File	REG_EXPAND_SZ	<ドライブ名とパス>¥AppEvent. evt
キー	HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥EventLog¥Security		
	名前	種類	データ
	File	REG_EXPAND_SZ	<ドライブ名とパス>¥SecEvent. evt
キー	HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥EventLog¥System		
	名前	種類	データ
	File	REG_EXPAND_SZ	<ドライブ名とパス>¥SysEvent. evt

表 2-3-4-3. インターネット一時ファイルの出力先変更

キー	HKEY_CURRENT_USER¥Software¥Microsoft¥Windows¥Current Version¥Explorer¥User Shell Folders		
	名前	種類	データ
	Cache	REG_EXPAND_SZ	<ドライブ名とパス>
キー	HKEY_CURRENT_USER¥Software¥Microsoft¥Windows¥CurrentVersion¥Explorer¥Shell Folders		
	名前	種類	データ
	Cache	REG_EXPAND_SZ	<ドライブ名とパス>

表 2-3-4-4. TEMP、TMPフォルダの変更

キー	HKEY_CURRENT_USER¥Environment		
	名前	種類	データ
	TEMP	REG_SZ	<ドライブ名とパス>
キー	HKEY_CURRENT_USER¥Environment		
	名前	種類	データ
	TMP	REG_SZ	<ドライブ名とパス>

④ アプリケーションでの注意

EFW が有効の場合、利用可能なメモリが減少します。アプリケーションでのメモリ、リソース確保時には注意が必要となります。また、中間ファイルを出力する可能性がある言語を使用する場合は、中間ファイルの出力先なども考慮する必要があります。表 2-3-4-5 にアプリケーションでの注意事項を示します。

表 2-3-4-5. アプリケーションでの注意事項

項目	内容
C++	malloc など、ヒープを確保する場合には、戻り値の確認を必ず行ってください。リソースについても同様にエラーチェックを行ってください。ダイアログの作成・フォームの作成などについてもハンドルのチェックを行うようにしてください。
.NET Framework	CLR アセンブラは、ファイルとして実行時に作成されます。これらも EFW オーバーレイとして RAM を消費することになります。EFW を有効にする前に、使用する .NET Framework アプリケーションを一度実行する方が望ましいです。
ASP.NET	IE での履歴、テンポラリファイル出力で EFW オーバーレイとして RAM を消費します。テンポラリファイルの出力先を変更する場合は、「③ OS によるファイル作成」を参考に変更してください。

2-3-5 ドメイン参加、ターミナルサーバ接続について

Cドライブの EWF を有効にした場合、レジストリは起動時に初期化され、レジストリに対する変更を保存することができません。Windows Embedded Standard 2009 の機能の中には、レジストリの変更が保存されなければ正しく動作しない機能が存在します。表 2-3-5-1 にレジストリ情報の保存が必要な機能を示します。

表 2-3-5-1. レジストリ情報の保存が必要な機能

機能・操作	レジストリ更新内容
ドメインへの参加	30 日ごとにドメインコントローラによりドメインシークレットキーが更新されます。
ターミナルサーバへの接続	アプリケーションサーバにリモートデスクトップで接続する際にライセンス情報が更新されます。

Cドライブの EWF を有効にした状態で、これらの機能を使用する場合は Registry Filter 機能を使用する必要があります。Registry Filter は出荷時の状態では有効になっていません。Cドライブの EWF を有効にする前に、以下の手順で Registry Filter を有効にしてください。

● 設定手順

- ① スタートメニューから[コントロール パネル]を選択します。
- ② [コントロール パネル]が開きます。[システム]を実行します。
- ③ [システムのプロパティ]ダイアログが開きます。
- ④ [ハードウェア]タブを選択します。[デバイス マネージャ]ボタンを押します。
- ⑤ [Device Manager]が開きます。(図 2-3-5-1)

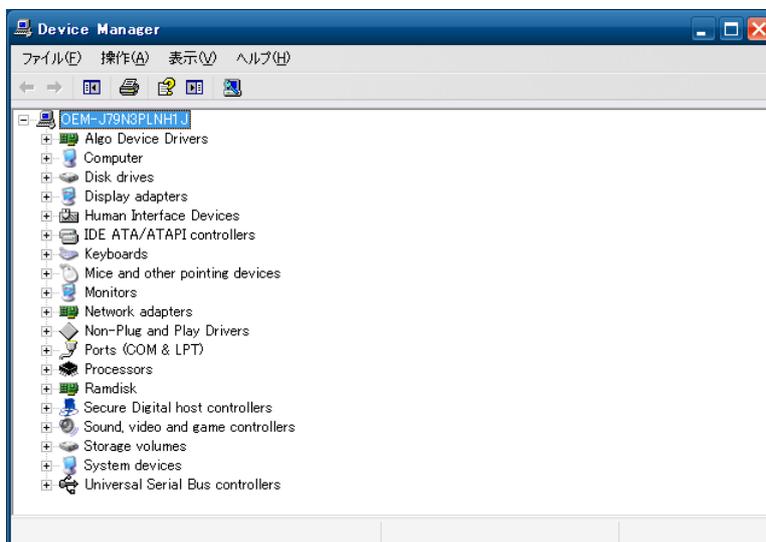


図 2-3-5-1. Device Manager

- ⑥ [表示]メニューから[非表示のデバイスの表示]を選択します。(図 2-3-5-2)



図 2-3-5-2. 非表示のデバイスの表示

- ⑦ デバイスツリーの[Non-Plug and Play Drivers]を選択し、ツリーを展開します。
 ⑧ [Registry Filter Driver]を右クリックしてメニューを開き、[有効]を選択します。(図 2-3-5-3)

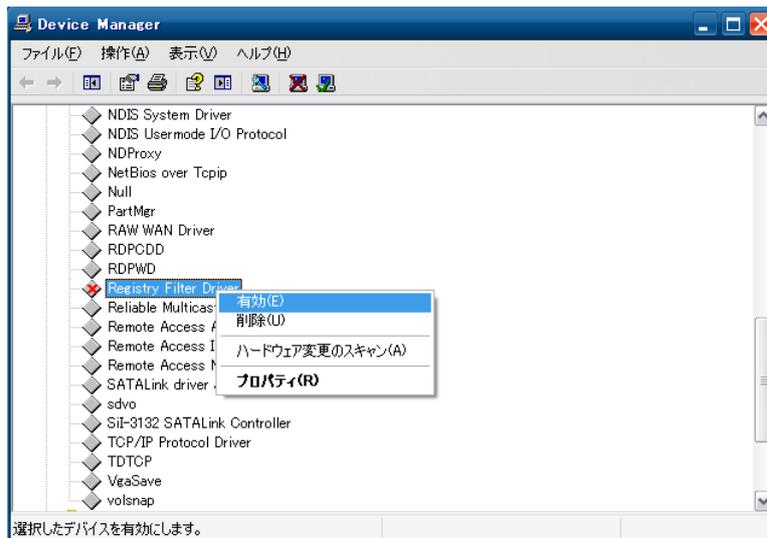


図 2-3-5-3. Registry Filter Driver有効

- ⑨ 再起動します。

2-4 ログオン設定

2-4-1 自動ログオン設定

ログオンは、初期状態では Administrator アカウントで自動ログオンするように設定されています。ログオンアカウントを選択してログオンしたい場合は、設定を変更する必要があります。

● 設定手順

- ① スタートメニューから [ファイル名を選択して実行] を選択します。
- ② [ファイル名を選択して実行] ダイアログが開きます。「control userpasswords2」と入力して [OK] ボタンを押します。
- ③ [ユーザーアカウント] ダイアログが開きます。[ユーザーがこのコンピュータを使うには、ユーザー名とパスワードの入力が必要] チェックボックスにチェックを入れ、[OK] ボタンを押します。

2-5 言語設定

2-5-1 マルチ言語機能

Windows Embedded Standard 2009 は、マルチ言語対応 OS となっています。EC100 シリーズでは、日本語と英語の2つの言語に対応しています。初期状態では日本語環境で起動します。

2-5-2 言語の変更方法

言語はコントロールパネルから変更可能となっています。英語環境にするには、以下の手順で設定を行ってください。

● 設定手順

- ① スタートメニューから[コントロール パネル]を選択します。
- ② [コントロール パネル]が開きます。[地域と言語のオプション]を実行します。
- ③ [地域と言語のオプション]ダイアログが開きます。
- ④ [地域オプション]タブを選択します。[標準と形式]のリストから英語を選択します。[場所]のリストから英語地域を選択します。
- ⑤ [言語]タブを選択します。[テキストサービスと入力言語]の[詳細]ボタンを押します。
- ⑥ [テキストサービスと入力言語]ダイアログが開きます。[規定の言語]でリストから英語の入力サービスを選択します。[OK]ボタンを押してダイアログを閉じます。
- ⑦ [言語]タブで[メニューとダイアログで使われる言語]のリストから[English]を選択します。
- ⑧ [詳細設定]タブを選択します。[Unicode 対応でないプログラムの言語]のリストから英語を選択します。[既定のユーザーアカウントの設定]の[全ての設定を現在のユーザーアカウントと既定のユーザープロファイルに適用する]にチェックを入れます。
- ⑨ [OK]ボタンを押します。ファイルコピーに関する確認のダイアログが表示されますので[はい]ボタンを押します。続いて、再起動確認のダイアログが表示されますので[はい]を押して再起動します。

2-6 サービス設定

2-6-1 サービス設定の変更

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 には、様々なサービスが搭載されています。搭載されているサービスの中には、工場出荷状態では停止しているものもあります。これらのサービスを利用するには、サービスの操作、起動設定の変更などを行う必要があります。

サービスの操作、起動設定の変更は以下の手順で行います。

● サービス操作、起動設定の変更

- ① スタートメニューから[コントロール パネル]を選択します。
- ② [コントロール パネル]から[管理ツール]、[Service]の順にウィンドウを開きます。
- ③ [Services]設定画面が開きます。(図 2-6-1-1)

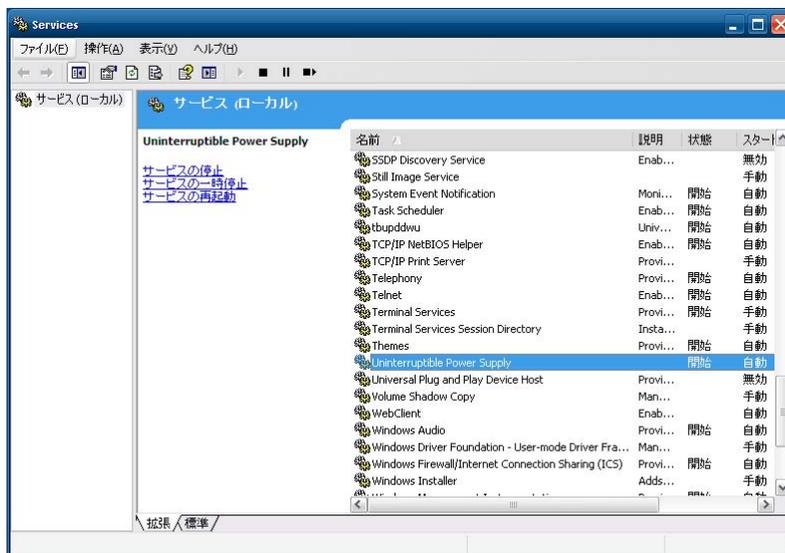


図 2-6-1-1 Services設定画面

- ④ 設定を変更するサービスをダブルクリックしてプロパティを開きます。(図 2-6-1-2)

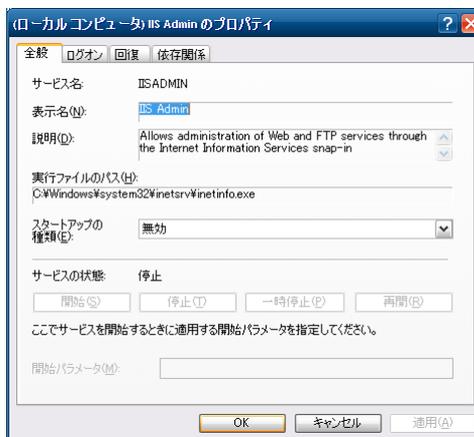


図 2-6-1-2 Services設定画面

- ⑤ 起動設定を変更する場合は、[スタートアップの種類]を目的の設定に変更します。
- ⑥ サービスの操作を行う場合は、[開始]、[停止]、[一時停止]、[再開]ボタンで行います。

2-6-2 Internet Information Service (IIS)

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 では、ネットワークサービスとして Internet Information Service (IIS) を搭載しています。工場出荷状態では、IIS 関連のサービスは全て停止していません。使用する場合は、IIS 関連のサービスを起動させる必要があります。

IIS 関連サービスを起動させるには、サービスの起動設定を変更します。各サービスの起動設定を表 2-6-2-1 に示します。

表 2-6-2-1. IISサービス起動設定

サービス名	起動設定
IIS Admin	自動
World Wide Web Publishing	自動
FTP Publishing	自動
Simple Mail Transfer Protocol (SMTP)	自動

2-6-3 Telnet

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 では、ネットワークサービスとして Telnet を搭載しています。工場出荷状態では、Telnet サービスは停止しています。使用する場合は、Telnet サービスを起動させる必要があります。

Telnet サービスを起動させるには、サービスの起動設定を変更します。起動設定を表 2-6-3-1 に示します。

表 2-6-3-1. Telnetサービス起動設定

サービス名	起動設定
Telnet	自動

2-7 ASD Config Tool

2-7-1 ASD Config Tool

「ASD Config Tool」は、EC100 シリーズ専用のコントロールパネルアプリケーションです。スタートメニューから[コントロール パネル]を開き、[ASD Config]から起動できます。設定内容を表2-7-1-1に示します。

表 2-7-1-1. ASD Config Tool 設定/表示内容

タブ	設定/表示内容
Serial Port Setting	シリアルポートの RS-232C/422/485 の切替えを行うことができます。
Board Information	ハードウェア、ソフトウェアのバージョンを確認することができます。

2-7-2 Serial Port Setting

シリアルポートの RS-232C/422/485 の切替えを行うことができます。

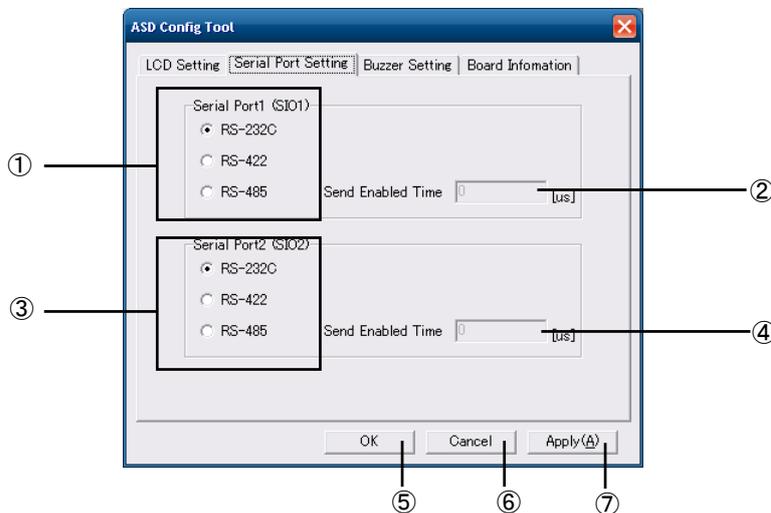


図 2-7-2-1. ASD Config – Serial Port Setting

- ① SI01 (COM7) の RS-232C/422/485 を切替えます。
- ② SI01 (COM7) を RS-485 とした場合の送信イネーブルタイムアウト時間[μs]を設定します。(0~65535)
- ③ SI02 (COM8) の RS-232C/422/485 を切替えます。
- ④ SI02 (COM8) を RS-485 とした場合の送信イネーブルタイムアウト時間[μs]を設定します。(0~65535)
- ⑤ 設定を保存、適用して終了します。
- ⑥ 設定を破棄して終了します。
- ⑦ 設定を保存、適用します。

※ EC100D では、ユーザーが使用可能なシリアルポートは SI01 のみです。SI02 に関する設定は無効です。

2-7-3 Board Information

ハードウェア、ソフトウェアのバージョンを確認することができます。



図 2-7-3-1. ASD Config – Board Information

- ① FPGA データのバージョンを表示します。
- ② メインボードのバージョンを表示します。
- ③ OS イメージのバージョンを表示します。
- ④ 設定を保存、適用して終了します。
- ⑤ 設定を破棄して終了します。
- ⑥ 設定を保存、適用します。

2-7-4 初期値

「ASD Config Tool」の設定初期値を表 2-7-4-1 に示します。

表 2-7-4-1. ASD Config Tool 設定初期値

タブ	設定項目	初期値
Serial Port Setting	Serial Port1 (SI01) Port Type	RS-232C
	Serial Port1 (SI01) Send Enabled Time	0
	Serial Port2 (SI02) Port Type	RS-232C
	Serial Port2 (SI02) Send Enabled Time	0

2-8 EWF Config Tool

2-8-1 EWF Config Tool

「EWF Config Tool」は、EC100 シリーズ専用の EWF 設定ツールです。スタートメニューから[すべてのプログラム]→[EWF]→[EWF_Config]で起動できます。設定/表示内容を表 2-8-1-1、表 2-8-1-2 に示します。

表 2-8-1-1. EWF Config Tool 表示内容

項目	表示内容
Device Name	保護されたボリュームのデバイス名を表示します。
Type	保護されたボリュームのオーバーレイの種類を表示します。 [DISK] [RAM] [RAM (REG)] のいずれかになります。
State	保護されたボリュームのオーバーレイの状態を表示します。 [ENABLED] [DISABLED] のいずれかになります。
Boot Command	保護されたボリュームの再起動時に実行するコマンドを表示します。 [NO_CMD] [ENABLE] [DISABLE] [COMMIT] [SET_LEVEL] のいずれかになります。

表 2-8-1-2. EWF Config Tool 設定内容

コマンド	設定内容
Enable	EWF で保護されたボリュームで現在無効になっているオーバーレイを有効にします。
Disable	EWF で保護されたボリュームで現在有効になったオーバーレイを無効にします。
No Command	現在設定されているコマンドを取り消します。

2-8-2 Volume Infomation

ボリュームの状態を表示します。

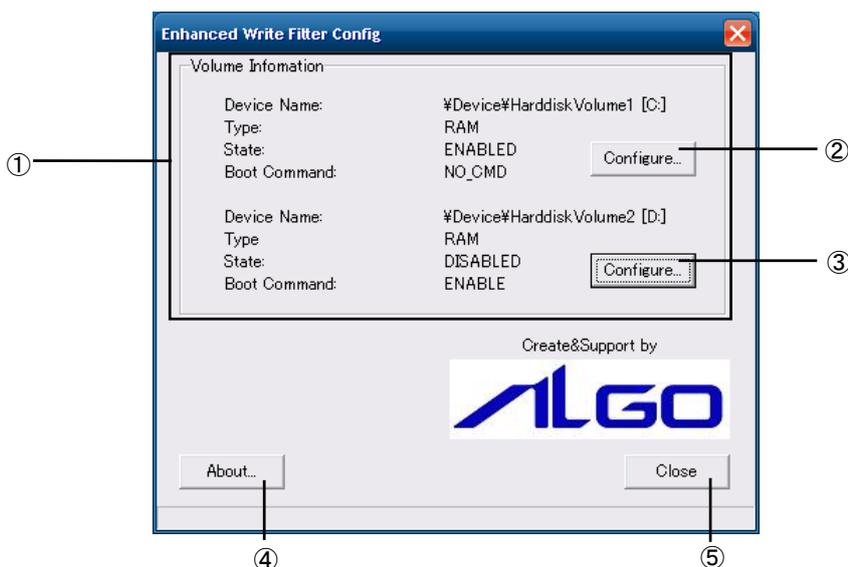


図 2-8-2-1. EWF Config - Volume Infomation

- ① 保護されたボリュームの現在の状況を表示します。
- ② 1つ目の保護されたボリュームの設定画面に移行します。
- ③ 2つ目の保護されたボリュームの設定画面に移行します。
- ④ 設定ツールのバージョン情報を読み出します。
- ⑤ 終了します。

2-8-3 EWF Configuration

再起動時に実行するコマンドの変更を行うことができます。

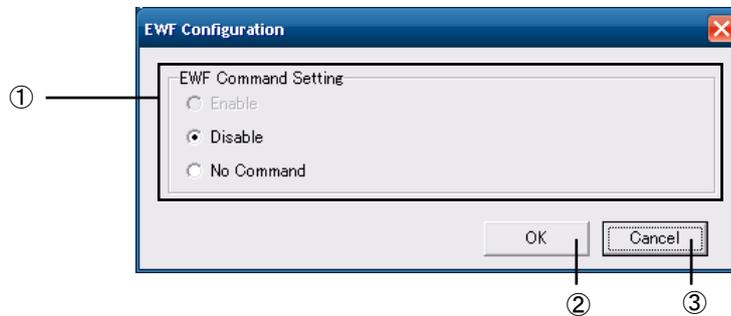


図 2-8-3-1. EWF Config – EWF Configuration

- ① 再起動時に実行するコマンドを選択します(※)。
- ② ①で選択したコマンドを有効にして Volume Information 画面に戻ります。
- ③ 設定を変更しないで Volume Information 画面に戻ります。

※ 保護されたボリュームが現在有効の場合は、[Disable]と[No Command]が、無効の場合は[Enable]と[No Command]がそれぞれ設定可能です。

2-9 Ramdisk Drive Config Tool

2-9-1 Ramdisk Drive Config Tool

「Ramdisk Drive Config Tool」は、RAM ディスクの設定を行うためのコントロールパネルアプリケーションです。スタートメニューから[コントロール パネル]を開き、[Ramdisk Config]から起動できます。設定内容を表 2-9-1-1 に示します。

表 2-9-1-1. Ramdisk Drive Config Tool 設定/表示内容

項目	設定/表示内容
Disk Size	RAM ディスクのディスク容量を設定します。 1MByte 単位で容量を設定することができます。
Drive Letter	RAM ディスクのドライブレターを設定します。

2-9-2 Ramdisk Drive Configuration

RAM ディスクの設定を行うことができます。設定は再起動後に有効となります。

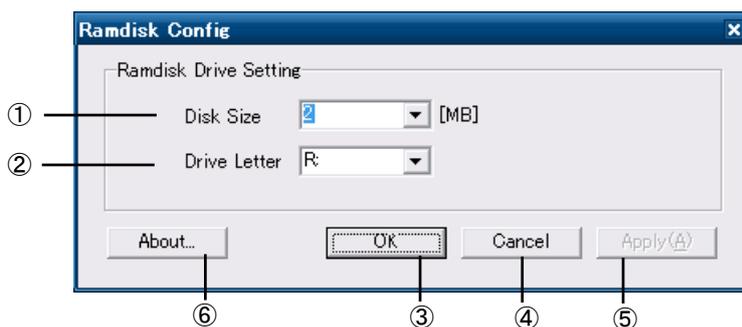


図 2-9-2-1. Watchdog Timer Configuration

- ① ディスク容量を設定します。
- ② ドライブレターを設定します。
- ③ 設定を保存、適用して終了します。
- ④ 設定を破棄して終了します。
- ⑤ 設定を保存、適用します。
- ⑥ バージョン情報を表示します。

2-9-3 初期値

RAM ディスクの設定初期値を表 2-9-3-1 に示します。

表 2-9-3-1. Ramdisk Drive Config Tool 設定初期値

項目	初期値
Disk Size	2
Drive Letter	R:

2-10 RAS Config Tool

2-10-1 RAS Config Tool

「RAS Config Tool」は、EC100 シリーズ専用 RAS 機能の設定/表示を行うためのコントロールパネルアプリケーションです。スタートメニューから[コントロール パネル]を開き、[RAS Config]から起動できます。設定内容を表 2-10-1-1 に示します。

表 2-10-1-1. RAS Config Tool 設定/表示内容

タブ	設定/表示内容
Temperature	CPU の Core 温度と内部温度を監視する機能の設定を行うことができます。
S. M. A. R. T	mSATA SSD の S. M. A. R. T. 情報を確認することができます。
Watchdog Timer	ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能、ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能の設定を行うことができます。
Secondary RTC	外部 RTC の日時とシステム日時自動更新機能の設定を行うことができます。

2-10-2 Temperature

「Temperature」は、CPU の Core 温度と内部温度を監視する機能の設定を行うことができます。内部温度の設定内容を表 2-10-2-1、CPU Core 温度の設定内容を表 2-10-2-2 に示します。

表 2-10-2-1. Ext Temperature 設定/表示内容

項目	設定/表示内容
AbnormalTime	内部温度の異常判定時間を設定します。 有効設定値: 0~65535 タイマ時間: 設定値 sec
High Threshold	内部温度の高温閾値と有効/無効を設定します。
Action	内部温度の異常時の動作を設定します。 ・ Shutdown (シャットダウン) ・ Reboot (再起動) ・ Popup (ポップアップ通知) ・ Event (ユーザーイベント通知) ・ None (何もしない)
Temperature	内部温度を表示します。

表 2-10-2-2. CPU Temperature 設定/表示内容

項目	設定/表示内容
AbnormalTime	CPU Core 温度の異常判定時間を設定します。 有効設定値: 0~65535 タイマ時間: 設定値 sec
High Threshold	CPU Core 温度の高温閾値と有効/無効を設定します。
Action	CPU Core 温度の異常時の動作を設定します。 ・ Shutdown (シャットダウン) ・ Reboot (再起動) ・ Popup (ポップアップ通知) ・ Event (ユーザーイベント通知) ・ None (何もしない)
Temperature Core0	CPU Core #0 の温度を表示します。
Temperature Core1	CPU Core #1 の温度を表示します。

2-10-3 Temperature Configuration

CPU Core 温度の監視設定と内部温度の監視設定を行うことができます。

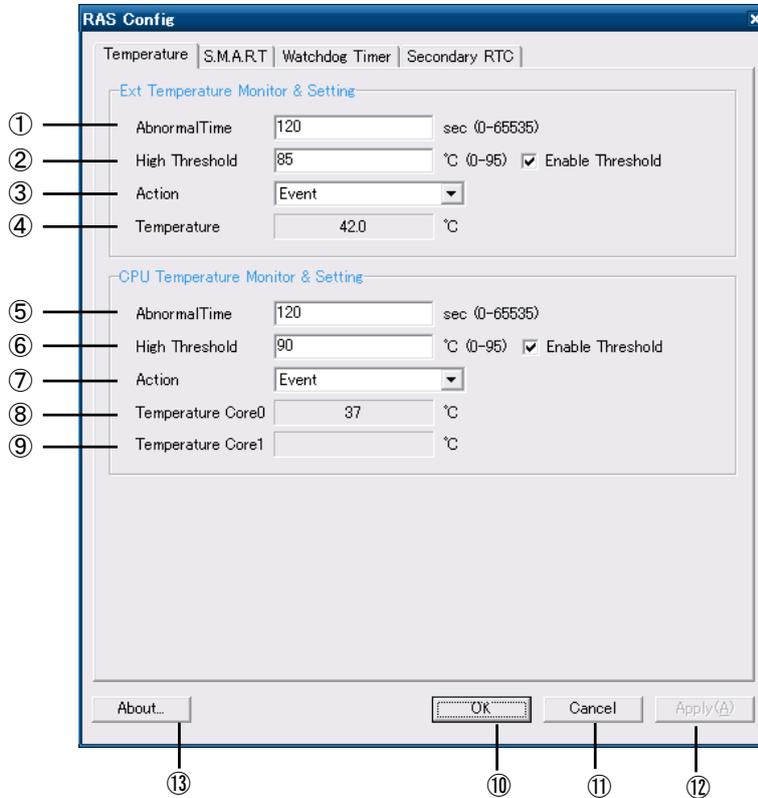


図 2-10-3-1. Temperature Configuration

- ① 内部温度の異常判定時間を設定します。
- ② 内部温度の高温閾値と有効/無効を設定します。
- ③ 内部温度の異常時の動作を設定します。
- ④ 内部温度を表示します。
- ⑤ CPU Core 温度の異常判定時間を設定します。
- ⑥ CPU Core 温度の高温閾値と有効/無効を設定します。
- ⑦ CPU Core 温度の異常時の動作を設定します。
- ⑧ CPU Core #0 の温度を表示します。
- ⑨ CPU Core #1 の温度を表示します。
- ⑩ 設定を保存、適用して終了します。
- ⑪ 設定を破棄して終了します。
- ⑫ 設定を保存、適用します。
- ⑬ バージョン情報を表示します。

2-10-4 S.M.A.R.T.

「S.M.A.R.T.」は、mSATA SSD の S.M.A.R.T. 情報を確認することができます。ディスク情報の表示内容を表 2-10-4-1、S.M.A.R.T. 情報の表示内容を表 2-10-4-2 に示します。

表 2-10-4-1. S.M.A.R.T. Disk Information 表示内容

項目	表示内容
Drive	選択中のドライブ番号を表示します。
Model	ディスクのモデル名を表示します。
Firmware	ディスクのファームウェア情報を表示します。
SerialNo	ディスクのシリアル No. を表示します。
Disk Health	ディスクの健康状態を表示します。 ・ Good (50%~100%) ・ Normal (10%~50%) ・ Poor (0%~10%)
DiskSize	ディスク容量を表示します。
Power Cycle Count	ディスクの電源投入回数を表示します。

表 2-10-4-2. S.M.A.R.T. Monitor 表示内容

項目	表示内容
Attribute Data	S.M.A.R.T. 属性値の一覧を表示します。 ※ 取得できる属性値は、搭載されている m-SATA の種類によって異なります。属性値の詳細仕様がが必要な場合は、別途お問い合わせください。

2-10-5 S.M.A.R.T. Configuration

ディスクの S.M.A.R.T. 情報を表示します。

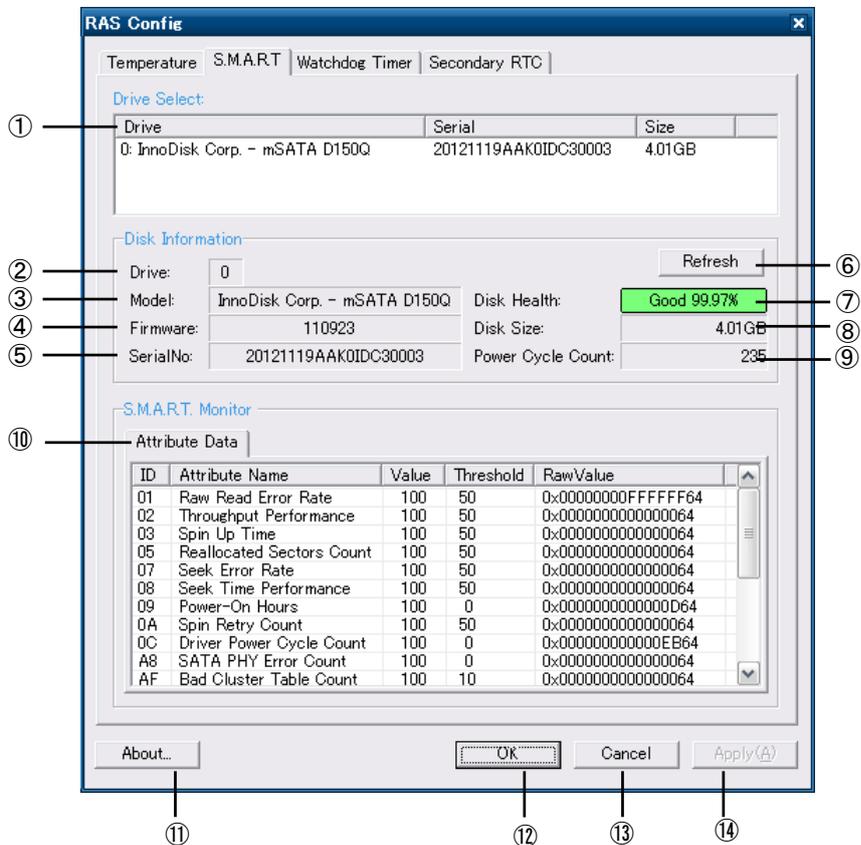


図 2-10-5-1. S.M.A.R.T. Configuration

- ① 認識されたディスクドライブを表示します。ドライブを選択することで「Disk Information」「S.M.A.R.T. Monitor」で表示するドライブを変更できます。
- ② 選択中のドライブ番号を表示します。
- ③ ディスクのモデル名を表示します。
- ④ ディスクのファームウェア情報を表示します。
- ⑤ ディスクのシリアル No. を表示します。
- ⑥ 表示中の S.M.A.R.T. 情報を更新します。
- ⑦ ディスクの健康状態を表示します。
- ⑧ ディスク容量を表示します。
- ⑨ ディスクの電源投入回数を表示します。
- ⑩ S.M.A.R.T. 属性値の一覧を表示します。
- ⑪ バージョン情報を表示します。
- ⑫ 設定を保存、適用して終了します。(他のタブページで行った変更が保存されます。)
- ⑬ 設定を破棄して終了します。(他のタブページで行った変更が破棄されます。)
- ⑭ 設定を保存、適用します。(他のタブページで行った変更が保存されます。)

2-10-6 Watchdog Timer

「Watchdog Timer」は、ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能、ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能の設定を行うことができます。

「Watchdog Timer」では、ハードウェア・ウォッチドッグタイマドライバ、ソフトウェア・ウォッチドッグタイマドライバの初期値を設定/表示することができます。ハードウェア・ウォッチドッグタイマ、ソフトウェア・ウォッチドッグタイマドライバを使用する場合、ドライバオープン時にドライバ設定が「Watchdog Timer」で設定された値に初期化されます。ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定内容を表 2-10-6-1、ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの設定内容を表 2-10-6-2 に示します。

表 2-10-6-1. Hardware Watchdog Timer 設定/表示内容

項目	設定/表示内容
Action	ウォッチドッグタイマのタイムアウト時の動作を設定します。 <ul style="list-style-type: none"> ・ Power OFF (電源 OFF) ・ Reset (リセット) ・ Shutdown (シャットダウン) ・ Reboot (再起動) ・ Popup (ポップアップ通知) ・ Event (ユーザーイベント通知)
Time	ウォッチドッグタイマのタイマ時間を設定します。 有効設定値: 1~160 タイマ時間: 設定値 x100msec
Enable output message for Windows Event Log	ウォッチドッグタイマのタイムアウト時に、イベントログにメッセージを記録するかどうかを設定します。

表 2-10-6-2. Software Watchdog Timer 設定/表示内容

項目	設定/表示内容
Action	ウォッチドッグタイマのタイムアウト時の動作を設定します。 <ul style="list-style-type: none"> ・ Shutdown (シャットダウン) ・ Reboot (再起動) ・ Popup (ポップアップ通知) ・ Event (ユーザーイベント通知)
Time	ウォッチドッグタイマのタイマ時間を設定します。 有効設定値: 1~160 タイマ時間: 設定値 x100msec
Enable output message for Windows Event Log	ウォッチドッグタイマのタイムアウト時に、イベントログにメッセージを記録するかどうかを設定します。

● ハードウェア・ウォッチドッグタイマのタイムアウト時の動作について

ハードウェア・ウォッチドッグタイマではタイムアウト時の動作として、ソフトウェア・ウォッチドックタイマには無い、「Power OFF」、「Reset」が選択できます。「Power OFF」を選択した場合、タイムアウト時はPOWERスイッチの長押しと同じ状態となります。「Reset」を選択した場合は、RESETスイッチを押した状態と同じ状態となります。これらの場合はシャットダウン処理が行われないため、ファイルの破損などシステムにダメージを与える可能性があります。EWF機能を使用してシステムの保護を行って使用するよう to してください。

「Power OFF」を選択する場合、電源オプション設定でPOWERスイッチが押されたときの動作を設定する必要があります。[コントロール パネル]から[電源オプション]を開き、[コンピュータの電源ボタンを押したとき]を[何もしない]に設定してください。(図 2-10-6-1)

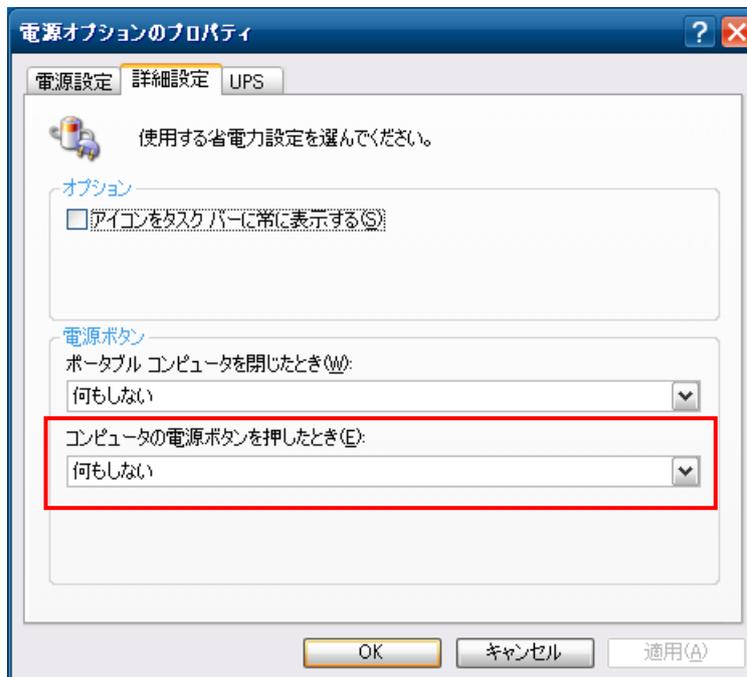


図 2-10-6-1. 電源オプションの設定

2-10-7 Watchdog Timer Configuration

ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能、ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能の設定を行うことができます。

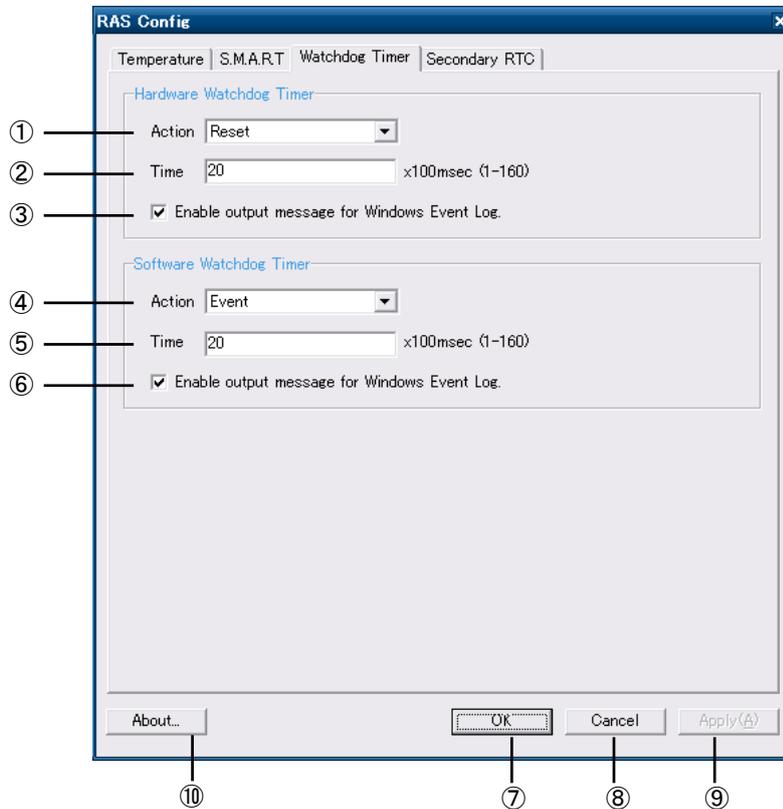


図 2-10-7-1. Watchdog Timer Configuration

- ① ハードウェア・ウォッチドッグタイマ タイムアウト動作を設定します。
- ② ハードウェア・ウォッチドッグタイマ タイマ時間を設定します。
- ③ ハードウェア・ウォッチドッグタイマ イベントログへの記録を指定します。
- ④ ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ タイムアウト動作を設定します。
- ⑤ ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ タイマ時間を設定します。
- ⑥ ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ イベントログへの記録を指定します。
- ⑦ 設定を保存、適用して終了します。
- ⑧ 設定を破棄して終了します。
- ⑨ 設定を保存、適用します。
- ⑩ バージョン情報を表示します。

2-10-8 Secondary RTC

「Secondary RTC」は、外部 RTC の日時とシステム日時自動更新機能の設定を行うことができます。設定内容を表 2-10-8-1 に示します。

表 2-10-8-1. Secondary RTC 設定/表示内容

項目	設定/表示内容
Date	外部 RTC の日付を設定/表示します。 値を編集すると表示の更新は停止します。
Time	外部 RTC の時刻を設定/表示します。 値を編集すると表示の更新は停止します。
Disable Auto Update	自動更新機能を無効に設定します。
Enable System Auto Update	自動的に外部 RTC の日時をシステム日時に更新します。
Enable Secondary Auto Update	自動的にシステム日時を外部 RTC に更新します。
Interval	システム日時自動更新の更新間隔時間を設定します。 有効設定値：1~65535 更新間隔時間：設定値 sec (Enable Auto Update が ON の時のみ有効)

2-10-9 Secondary RTC Configuration

外部 RTC の日時設定とシステム日時自動更新機能の設定を行うことができます。

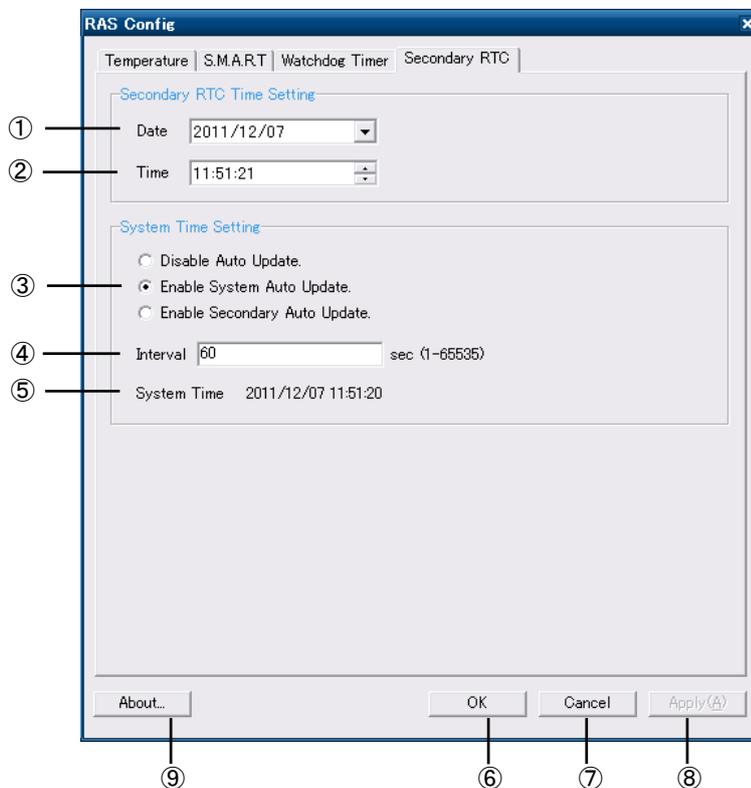


図 2-10-9-1. Secondary RTC Configuration

- ① 外部 RTC の日付を表示します。また、この日付を変更した状態で『OK』『Apply』ボタンを押下すると、変更した日付を外部 RTC およびシステムの日付に反映させます。
- ② 外部 RTC の時刻を表示します。また、この時刻を変更した状態で『OK』『Apply』ボタンを押下すると、変更した時刻を外部 RTC およびシステムの時刻に反映させます。
- ③ Auto Update 機能の設定を行います。
 - 『Disable Auto Update』
Auto Update 機能を無効にします。
 - 『Enable System Auto Update』
System Auto Update 機能を有効にします。
OS 起動時に外部 RTC の日時で、システム日時と内部 RTC の日時を初期化します。
④で設定した間隔ごとに外部 RTC の日時で、システム日時と内部 RTC の日時を更新します。
 - 『Enable Secondary Auto Update』
Secondary Auto Update 機能を有効にします。
OS 起動時に外部 RTC の日時で、システム日時と内部 RTC の日時を初期化します。
④で設定した間隔ごとにシステム日時で、外部 RTC の日時を更新します。

- ④ ③の Auto Update 機能の更新間隔時間を設定します。
- ⑤ システム日時を表示します。
- ⑥ 設定を保存、適用して終了します。
- ⑦ 設定を破棄して終了します。
- ⑧ 設定を保存、適用します。
- ⑨ バージョン情報を表示します。

※ 時刻設定に NTP サーバを使用する場合は、[Enable Secondary Auto Update] を ON にしてください。

2-10-10 初期値

「RAS Config Tool」の設定初期値を表 2-10-10-1 に示します。

表 2-10-10-1. RAS Config Tool 設定初期値

タブ	設定項目	初期値
Temperature	Ext Temperature AbnormalTime	120
	Ext Temperature High Threshold	85
	Ext Temperature High Enable	ON
	Ext Temperature Action	Event
	CPU Temperature AbnormalTime	120
	CPU Temperature High Threshold	90
	CPU Temperature High Enable	ON
	CPU Temperature Action	Event
Watchdog Timer	Hardware Watchdog Action	Reset
	Hardware Watchdog Timer	20
	Hardware Watchdog Enable output message for Windows Event Log	ON
	Software Watchdog Action	Event
	Software Watchdog Timer	20
	Software Watchdog Enable output message for Windows Event Log	ON
Secondary RTC	Date	2010/1/1
	Time	00:00:00
	Disable Auto Update	OFF
	Enable System Auto Update	ON
	Enable Secondary Auto Update	OFF
	Interval	60

第3章 エンベデッドコントローラについて

本章では、エンベデッドコントローラ EC100 シリーズ (EC100 シリーズ) に搭載されている機能について説明します。

3-1 エンベデッドコントローラに搭載された機能について

EC100 シリーズにはグラフィック表示機能、通信機能、USB 機能などが搭載されています。これらの機能は Windows の標準インターフェースを使用して操作することができます。また、EC100 シリーズでは組込みシステム向けに独自機能が追加されています。組込みシステム機能は、専用ドライバを使用して操作することが可能です。

EC100D の外形図を図 3-1-1、EC101D の外形図を図 3-1-2 に示します。各部名称を表 3-1-1 に示します。

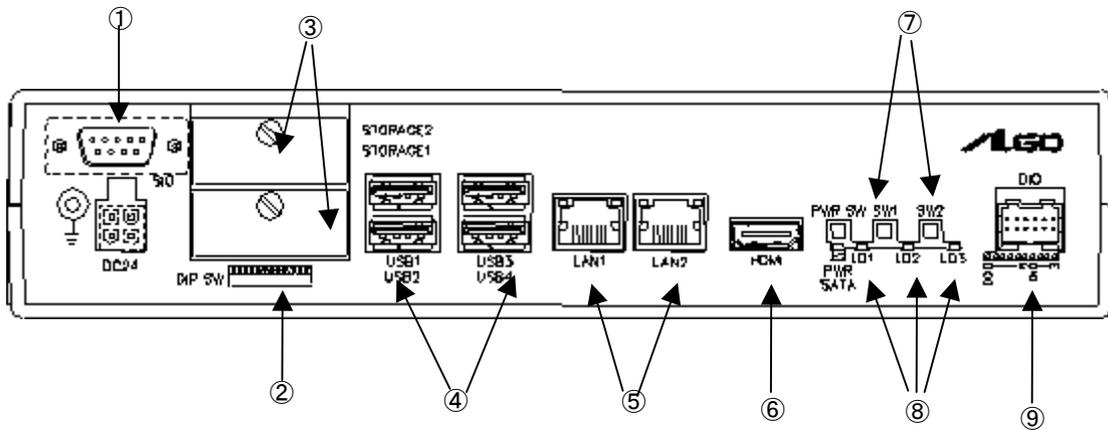


図 3-1-1. EC100D外形図

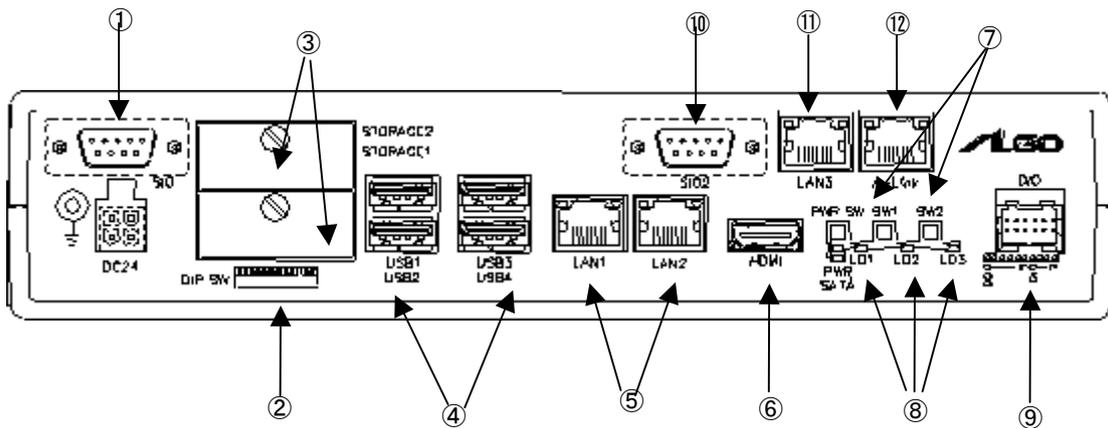


図 3-1-2. EC101D外形図

表 3-1-1. 各部名称

No.	名称	機能	説明
① ⑩	シリアル インターフェース	シリアルポート	シリアル通信が行えます。 シリアルポート設定スイッチと組み込みシステム機能のシリアルコントロール機能と併用することで、RS232C/422/485の通信を行うことができます。 SI01: COM7 SI02: COM8 (EC101Dのみ)
②	シリアルポート 設定スイッチ	シリアルポート タイプ設定	SI01、SI02のシリアルポートタイプを設定します。 シリアルポート設定スイッチと組み込みシステム機能のシリアルコントロール機能を使用することで、COM7、COM8でRS232C/422/485の通信を行うことができます。 設定方法は、「ユーザーズ（ハードウェア）マニュアル」を参照してください。 ※ シリアルポートタイプを切替える場合は、シリアルコントロール機能の設定に合わせて、シリアルポート設定スイッチを設定してください。
③	mSATA スロット	mSATA SSD	記憶領域として mSATA SSD を使用することができます。 mSATA1: メインストレージ システムドライブ (C)、ユーザドライブ (D) として使用します。 mSATA2: サブストレージ オプションでデータ領域を追加することができます。
④	USB インターフェース	USB ポート	USB1.1/2.0の機器を接続することができます。
⑤ ⑪	ネットワーク インターフェース	有線 LAN	ネットワークポートとして使用できます。 LAN1: ローカルエリア接続 LAN2: ローカルエリア接続 2 LAN3: ローカルエリア接続 3 (EC101Dのみ)
⑥	HDMI インターフェース	グラフィック サウンド	画面表示と音声出力を行います。
⑦	汎用 SW	SW	アプリケーションにより 2 点のスイッチの状態を確認することができます。 SW1: 電源投入後、3 秒間長押しすると ON 状態となります。 SW2: アプリケーションで状態の確認ができます。
⑧	汎用 LED	LED	アプリケーションにより 3 点の LED の点灯/消灯を制御できます。 LD1: 電源投入後、SW1 を 3 秒間長押しすると点滅します。 LD2: アプリケーションで制御できます。 LD3: アプリケーションで制御できます。
⑨	DIO インターフェース	汎用入出力	汎用の入出力です。 入力 6 点、出力 4 点を制御できます。
⑫	A-Link	フィールド ネットワーク	フィールドネットワーク用インターフェースです。 入出力ユニット、制御ユニットを接続することで、制御機器をコントロールすることができます。 (EC101Dのみ)

3-2 Windows標準インターフェース対応機能

本項では、EC100 シリーズに搭載されている Windows 標準インターフェース対応機能について説明します。

3-2-1 グラフィック

一般的な Windows と同様に、デスクトップ表示、アプリケーション表示を行います。
 スタートメニューから[コントロールパネル]を選択し、[画面]を起動して設定を行います。

3-2-2 シリアルポート

一般的な Windows と同様に、COM ポートとしてシリアル通信に使用することができます。アプリケーションからは、EC100D では COM7 が、EC101D では COM7、COM8 が使用可能です。搭載されている COM ポートの一覧を表 3-2-2-1 に示します。

表 3-2-2-1. シリアルポート

COM ポート	説明
COM1	リザーブ。ユーザーアプリケーションでは使用できません。
COM2	リザーブ。ユーザーアプリケーションでは使用できません。
COM3	リザーブ。ユーザーアプリケーションでは使用できません。
COM4	リザーブ。ユーザーアプリケーションでは使用できません。
COM5	リザーブ。ユーザーアプリケーションでは使用できません。
COM6	リザーブ。ユーザーアプリケーションでは使用できません。
COM7	SI01 (図 3-1-1 ①、図 3-1-2 ①) アプリケーションでシリアル通信に使用できます。 シリアルポート設定スイッチと組込みシステム機能のシリアルコントロール機能を使用することで、RS-232C/422/485 を切替えることができます。
COM8	SI02 (図 3-1-2 ⑩) アプリケーションでシリアル通信に使用できます。 シリアルポート設定スイッチと組込みシステム機能のシリアルコントロール機能を使用することで、RS-232C/422/485 を切替えることができます。 ※ EC100D では、COM8 をユーザーアプリケーションで使用できません。

3-2-3 有線LAN

EC100 シリーズには、ギガビットイーサ対応の有線 LAN ポートが 2~3 ポート用意されています。これらの LAN ポートは、一般的な Windows と同様にネットワークポートとして使用することができます。表 3-2-3-1、表 3-2-3-2 にネットワーク名称と外部コネクタとの対応を示します。

表 3-2-3-1. 有線LANポート (EC100D)

ネットワーク名称	説明
ローカルエリア接続	LAN1 (図 3-1-1 ⑤): 1000BASE Ethernet
ローカルエリア接続 2	LAN2 (図 3-1-1 ⑥): 1000BASE Ethernet

表 3-2-3-2. 有線LANポート (EC101D)

ネットワーク名称	説明
ローカルエリア接続	LAN1 (図 3-1-2 ⑤): 1000BASE Ethernet
ローカルエリア接続 2	LAN2 (図 3-1-2 ⑥): 1000BASE Ethernet
ローカルエリア接続 3	LAN3 (図 3-1-2 ⑩): 1000BASE Ethernet

※ LAN1 は、電子メール送受信を行うことができません。
電子メール送受信を行う場合は、LAN2、LAN3 をご使用ください。

3-2-4 サウンド

EC100 シリーズは、サウンド機能として HDMI オーディオを搭載しています。これらのサウンド機能は、一般的な Windows と同様に使用することができます。サウンド設定は、スタートメニューから [コントロールパネル] を表示して、[サウンドとオーディオデバイス] および [Realtek HD オーディオ設定] で行ってください。

3-2-5 USBポート

USB1.1/2.0 対応の USB ポートを外部コネクタとして 4 ポート用意しています。一般的な Windows と同様に USB 機器を接続して使用することができます。接続する USB 機器のドライバは、別途用意してください。

3-3 組込みシステム機能

EC100 シリーズには、組込みシステム向けに独自の機能が搭載されています。本項では、組込みシステム機能について説明します。組込みシステム機能の一覧を表 3-3-1 に示します。

EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 では、組込みシステム機能を使用するためにドライバを用意しています。ドライバの使用方法は「第5章 組込みシステム機能ドライバ」を参照してください。

表 3-3-1. 組込みシステム機能

機能	説明
タイマ割込み機能	ハードウェアによるタイマ機能です。 完了時にイベントを発生させることができます。
汎用入出力	汎用の入出力です。 入力 6 点、出力 4 点を制御できます。 (図 3-1-1 ⑨、図 3-1-2 ⑨)
RAS 機能	汎用入力の IN0、IN1 にリセット機能、割込み機能があります。 IN0 リセット、IN1 割込みの制御ができます。
シリアルコントロール機能	シリアルポートの RS-232C/422/485 の切替えができます。 ※ シリアルポートタイプを切替える場合は、シリアルコントロール機能の設定に合わせて、シリアルポート設定スイッチを設定してください。
バックアップ SRAM	バックアップ付き SRAM を制御することができます。
ハードウェア ウォッチドッグタイマ機能	ハードウェアによるウォッチドッグタイマを操作することができます。
ソフトウェア ウォッチドッグタイマ機能	ソフトウェアによるウォッチドッグタイマを操作することができます。
RAM ディスク	システムメモリを使用したディスクドライブです。
外部 RTC	外部 RTC の日時をシステム日時に設定することができます。
温度監視	CPU Core 温度と内部温度の監視を設定することができます。
汎用 LED	アプリケーションにより 3 点の LED の点灯/消灯を制御できます。 (図 3-1-1 ⑧、図 3-1-2 ⑧)
汎用 SW	アプリケーションにより 2 点のスイッチの状態を確認することができます。 (図 3-1-1 ⑦、図 3-1-2 ⑦)
A-Link	機器制御のためのフィールドネットワークです。 入出力ユニット、制御ユニットを接続し、機器制御を行うことができます。 (図 3-1-2 ⑫)

3-3-1 タイマ割込み機能

ハードウェアによるタイマ割込み機能が実装されています。この機能を使用すると指定した時間で周期的に割込みを発生させることができます。

アプリケーションでハードウェア割込みによる正確なタイマイベントを受けることができます。

3-3-2 汎用入出力

汎用入出力が搭載されています。アプリケーションから入力6点、出力4点が制御可能です。

3-3-3 RAS機能

ハードウェアによる IN0 リセット機能、IN1 割込み機能が実装されています。

IN0 入力時にハードウェアリセットをかけることができます。アプリケーションでこの機能の有効/無効を制御できます。

IN1 入力時に割込みを発生させることができます。アプリケーションでこの機能の有効/無効を制御できます。また、割込み発生時にイベントを受けることができます。

3-3-4 シリアルコントロール機能

COM7、COM8 は、RS-232C 以外に RS-422、RS-485 通信を行う事ができます。COM ポートごとに通信のタイプを RS-232C/RS-422/RS-485 で切替えることができます。

アプリケーションでシリアル通信を行う前に、通信のタイプを切替えることができます。また、起動時の初期状態は、「ASD Config Tool」からも設定可能です。

3-3-5 バックアップSRAM

バックアップ電池が搭載された SRAM が実装されています。SRAM にデータの読み書きを行うことができます。

アプリケーションで記憶領域としてバックアップ SRAM を使用することができます。

3-3-6 ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能

ハードウェアによるウォッチドッグタイマが実装されています。OS のハングアップ、アプリケーションのハングアップを検出することができます。

3-3-7 ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能

ソフトウェアによるウォッチドッグタイマが実装されています。アプリケーションのハングアップを検出することができます。

3-3-8 RAMディスク

RAM (システムメモリ) をディスクドライブとして利用することができます。通常のディスクドライブと同様にファイルの書込み、読み込みを行うことができます。

ハードディスク、USB メモリなどと違い、RAM ディスクは電源が供給されていなければファイルデータを保持できません。このため、RAM ディスクは OS 起動時に初期化され、保存したファイルは OS 起動中のみ使用することができます。

RAM ディスクは、ディスク容量とドライブレターを設定することができます。ディスク容量は 1MByte から MByte 単位で設定することができます。システムメモリ容量を超える容量またはシステムメモリを圧迫するような設定をした場合、システムが不安定になるおそれがあり、最悪の場合 OS が動作しなくなる可能性があります。動作させるアプリケーション、サービスに合わせて適切なディスク容量を設定してください。

RAM ディスクの設定は「Ramdisk Drive Config Tool」を使用します。「2-9 Ramdisk Drive Config Tool」を参照してください。「Ramdisk Drive Config Tool」で変更した設定は、再起動後に有効となります。

出荷時の RAM ディスク設定を表 3-3-8-1 に示します。

表 3-3-8-1. RAMディスク出荷時設定

設定項目	設定値
ディスク容量	2 MByte
ドライブレター	R:

RAM ディスクを使用しない場合、RAM ディスクを削除することができます。RAM ディスクを削除した場合もインストールを行えば、再度 RAM ディスクを使用できるようになります。RAM ディスクの削除手順、インストール手順を以下に示します。

● RAM ディスクの削除

- ① スタートメニューから[コントロール パネル]を選択します。
- ② [コントロール パネル]が開きます。[システム]を実行します。
- ③ [システムのプロパティ]ダイアログが開きます。
- ④ [ハードウェア]タブを選択します。[デバイス マネージャ]ボタンを押します。
- ⑤ [Device Manager]が開きます。(図 3-3-8-1)

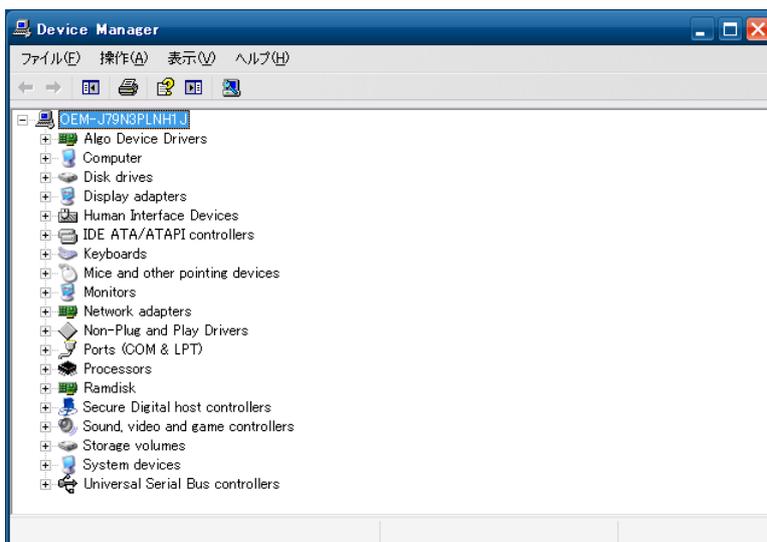


図 3-3-8-1. Device Manager

- ⑥ デバイスツリーの[Algo Device Drivers]を選択し、ツリーを展開します。
- ⑦ [Ramdisk Drive Driver]を右クリックしてメニューを開き、[削除]を選択します。(図 3-3-8-2)

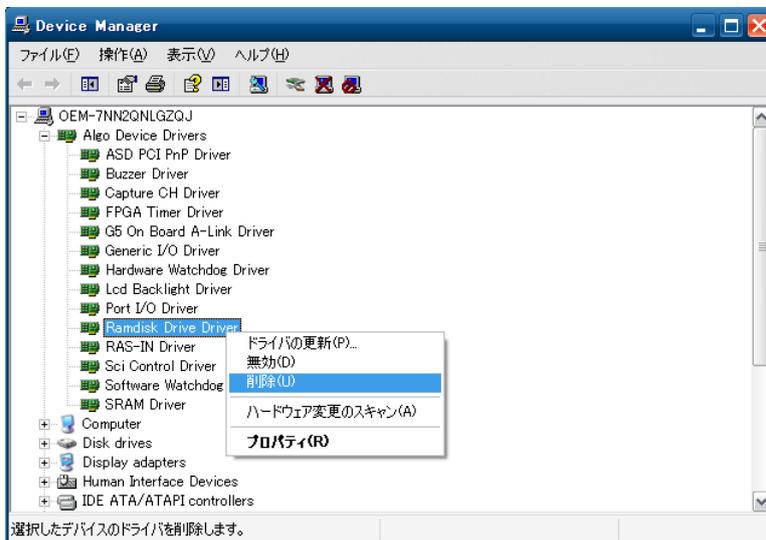


図 3-3-8-2. Ramdisk Drive Driver削除

- ⑧ 再起動します。

● RAM ディスクのインストール

- ① スタートメニューから[すべてのプログラム]→[Accessories]→[Command Prompt]を選択しコマンドプロンプトを開きます。
- ② カレントディレクトリを変更します。

```
> cd "c:\Program Files\ALGOSYSTEM\Ramdisk"
```

- ③ インストールバッチファイルを実行します。

```
> Install.bat
```

- ④ 再起動します。

3-3-9 外部RTC機能

外部 RTC が搭載されています。定期的に RTC の日時をシステム日時に設定することができます。

3-3-10 温度監視機能

CPU Core 温度、内部温度の監視機能が実装されています。CPU Core 温度および内部温度が設定された閾値の範囲外になった場合、異常時動作を実行します。アプリケーションで異常発生時にイベントを受けることができます。

3-3-11 汎用LED

3 点の汎用 LED が実装されています。

アプリケーションから LED の点灯/消灯を制御可能です。表 3-3-11-1 に各 LED の機能を示します。

表 3-3-11-1. 汎用LED機能

汎用 LED	機能
LD1	汎用 SW1 が ON ラッチしている間、LD1 は点滅します。 LD1 が点滅状態の場合、SW1 は ON 状態になります。 アプリケーションで点灯/消灯を操作することができます。 LD1 が点滅状態のとき LD1 を操作すると、点滅状態は解除され LD1 は指定した状態へと変化します。 LD1 の点滅状態が解除されると SW1 は OFF 状態になります。
LD2	アプリケーションで点灯/消灯を操作することができます。 LD1 が点滅状態のとき LD2 を操作すると、LD1 の点滅状態は解除されます。
LD3	アプリケーションで点灯/消灯を操作することができます。 LD1 が点滅状態のとき LD3 を操作すると、LD1 の点滅状態は解除されます。

3-3-12 汎用SW

1 点の汎用 SW が実装されています。

アプリケーションからスイッチの状態を確認することができます。表 3-3-12-1 に各 SW の機能を示します。

表 3-3-12-1. 汎用SW機能

汎用 SW	機能
SW1	電源投入後、3 秒間長押ししたときのみ ON 状態になります。 SW1 が ON 状態の場合、LD1 は点滅状態になります。 汎用 LED を操作し LD1 の点滅状態が解除されると、SW1 は OFF 状態になります。
SW2	アプリケーションでスイッチの現在の ON/OFF 状態を確認することができます。

3-3-13 A-Link

機器制御のためのフィールドネットワークです。

EC101D には、A-Link 通信 IC が 1 つ実装されています (図 3-1-2 ⑫)。OS には「A-Link マスタドライバ」、
「A-Link 開発基本ソフト (A-Link SDK)」がインストールされています。ドライバ、DLL を使用してアプリ
ケーションから A-Link 通信を行うことができます。

「EC101D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」の¥doc¥ALink 以下に、A-Link に関す
るマニュアルを用意しています。A-Link を使用する場合は、各種マニュアルを参照してください。

A-Link 関連マニュアルの一覧を表 3-3-13-1 に示します。

「EC101D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」の¥SDK¥ALink¥SDK_H 以下に、「A-Link
開発基本ソフト (A-Link SDK)」のセットアップを用意しています。開発用 PC など「A-Link 開発基本ソフ
ト (A-Link SDK)」を使用する場合は、このセットアップを使用してインストールしてください。

表 3-3-13-1. A-Linkマニュアル

名前	内容
A-Link 基本設計マニュアル	A-Link のシステム概要説明 (EC100 シリーズでは DLL 環境を用意しています。DLL 環境の概要 について参照してください。)
A-Link DLL ユーザーズマニュアル	A-Link DLL の使用方法 関数概要
A-Link DLL リファレンスマニュアル	A-Link DLL 関数詳細説明
ALink.ini 設定マニュアル	ALink.ini ファイルの設定方法
G5ALMst.ini 設定マニュアル	EC101D 搭載 A-Link マスタ用 DLL の設定ファイル、G5ALMst.ini ファイルの設定方法
A-Link DLL テストツール	A-Link 開発基本ソフトに付属する DLL テストツールの使用方法
A-Link ドライバテストツール	A-Link 開発基本ソフトに付属するドライバテストツールの使用 方法
A-Link システム構成情報作成ツール 操作マニュアル	A-Link 設定ファイル作成ツールの操作方法
A-Link 開発基本ソフト インストールマニュアル	A-Link 開発基本ソフトのインストール方法

第4章 EWF API

本章では、Enhanced Write Filter (EWF) アプリケーション・プログラミング・インターフェース (API) の使用方法について説明します。

4-1 EWF APIについて

EWF API は、アプリケーションから EWF の操作を行うためのインターフェースを提供します。EWF API 関数を使用すると、アプリケーションから保護ドライブの EWF 設定の変更、オーバーレイデータのコミットなどを行うことができます。

EC100 シリーズで使用できる EWF API 関数の一覧を表 4-1-1 に示します。

表 4-1-1. EWF API関数一覧

関数	説明
EwfMgrGetDriveLetterFromVolumeName	指定したボリューム名のドライブ文字を取得します。
EwfMgrOpenProtected	EWF で保護されたボリュームを開きます。
EwfMgrClose	EWF で保護されたボリュームを閉じます。
EwfMgrClearCommand	次の再起動時に発生する可能性がある保留中のコマンドをクリアします。
EwfMgrDisable	EWF で保護されたボリュームで現在有効になったオーバーレイを無効にします。
EwfMgrEnable	EWF で保護されたボリュームで現在無効になっているオーバーレイを有効にします。
EwfMgrCommit	オーバーレイのデータを EWF で保護されたボリュームにすべてコミットします。
EwfMgrCommitAndDisableLive	オーバーレイのデータを EWF で保護されたボリュームに直ちにコミットした上で、EWF を無効にします。この関数は、再起動は不要です。
EwfMgrGetProtectedVolumeConfig	EWF で保護されたボリュームの構成情報を取得します。
EwfMgrGetProtectedVolumeList	すべての EWF で保護されたボリュームのリストを取得します。
EwfMgrVolumeNameListIsEmpty	EWF ボリューム名リストが空かどうかを判別します。
EwfMgrVolumeNameEntryPop	EWF ボリューム名リストから現在のエンTRIESを削除し、現在のメモリエントリを解放します。
EwfMgrVolumeNameListDelete	EWF ボリューム名リストのすべてのエンTRIESを削除します。

4-2 EWF API関数リファレンス

EwfMgrGetDriveLetterFromVolumeName 関数

- 機能** 指定したボリューム名のドライブ文字を取得します。
- 書式** `WCHAR EwfMgrGetDriveLetterFromVolumeName (LPCWSTR lpVolumeName)` ;
- 引数** `lpVolumeName`
[in] 指定したボリュームへのロング ポインタ。
- 戻り値** このメソッドが成功すると、ドライブ文字が `WCHAR` 型で返されます。関数が失敗すると、-1 が返されます。
- 説明** この関数は、EWF で保護されたボリュームとして指定されたデバイス名のドライブ文字を取得します。ボリューム名は、任意の有効な手段で表現できます。EwfMgrGetProtectedVolumeList によって返されるボリューム名のいずれか 1 つを使用することができます。

EwfMgrOpenProtected 関数

- 機能** EWF で保護されたボリュームを開きます。
- 書式** `HANDLE EwfMgrOpenProtected (LPCWSTR lpVolume);`
- 引数** `lpVolume`
[in] 開くボリュームへのロング ポインタ。
- 戻り値** 関数が成功した場合の戻り値は、デバイスへの HANDLE です。関数が失敗した場合の戻り値は `INVALID_HANDLE_VALUE` です。エラーの詳細情報については、`GetLastError` を呼び出します。
- 説明** この関数は、EWF で保護されているボリュームを開きます。EwfMgrClose 関数を使用して、EwfMgrOpenProtected によって返されたオブジェクトハンドルを閉じます。ボリューム名は、任意の有効な手段で表現できます。EwfMgrGetProtectedVolumeList によって返されるボリューム名のいずれか 1 つを使用することができます。

EwfMgrClose 関数

- 機能** EWF で保護されたボリュームを閉じます。
- 書式** `BOOL EwfMgrClose (HANDLE hDevice);`
- 引数** `hDevice`
[in] EWF で保護されたデバイスへのハンドル。
- 戻り値** この関数が正常に実行された場合、戻り値は TRUE です。この関数が正常に実行されなかった場合、戻り値は FALSE です。エラーの詳細情報については、`GetLastError` を呼び出します。
- 説明** この関数は、EWF で保護されたボリュームを閉じます。

EwfMgrClearCommand 関数

- 機能** 次の再起動時に発生する可能性がある保留中のコマンドをクリアします。
- 書式**

```
BOOL EwfMgrClearCommand (  
    HANDLE hDevice  
);
```
- 引数** **hDevice**
[in] EWF で保護されたデバイスへのハンドル。
- 戻り値** この関数が正常に実行された場合、戻り値は TRUE です。この関数が正常に実行されなかった場合、戻り値は FALSE です。エラーの詳細情報については、GetLastError を呼び出します。
- 説明** この関数は、保留のコマンドをすべてクリアします。

EwfMgrDisable 関数

- 機能** EWF で保護されたボリュームで現在有効になったオーバーレイを無効にします。
- 書式**
- ```
BOOL EwfMgrDisable (
 HANDLE hDevice,
 BOOL fCommit
);
```
- 引数**
- hDevice**  
[in] EWF で保護されたボリュームへのハンドル。
- fCommit**  
[in] TRUE の場合、保護を無効にする前に現在のオーバーレイをコミットします。FALSE の場合、すべてのオーバーレイを破棄し、保護を無効にします。
- 戻り値** この関数が正常に実行された場合、戻り値は TRUE です。 この関数が正常に実行されなかった場合、戻り値は FALSE です。エラーの詳細情報については、GetLastError を呼び出します。
- 説明** この関数は、指定したボリュームで現在有効になっているオーバーレイを無効にし、fCommit が TRUE であれば現在のレベルをコミットし、fCommit が FALSE であればすべてのオーバーレイを破棄します。EWF で保護されたボリュームとして指定されたデバイス名のドライブ文字を取得します。オーバーレイを次の再起動時に無効にします。

## EwfMgrEnable 関数

---

- 機能** EWF で保護されたボリュームで現在無効になっているオーバーレイを有効にします。
- 書式** `BOOL EwfMgrEnable (HANDLE hDevice);`
- 引数** `hDevice`  
[in] EWF で保護されたボリュームへのハンドル。
- 戻り値** この関数が正常に実行された場合、戻り値は TRUE です。この関数が正常に実行されなかった場合、戻り値は FALSE です。エラーの詳細情報については、`GetLastError` を呼び出します。
- 説明** この関数は、特定のボリュームで現在無効になっているオーバーレイを有効にします。オーバーレイを次の再起動時に無効にします。ボリュームは EWF 保護用にすでに構成されており、無効状態である必要があります。

## EwfMgrCommit 関数

---

- 機能**            オーバーレイのデータを EWF で保護されたボリュームにすべてコミットします。
- 書式**            `BOOL EwfMgrCommit (`  
                    `HANDLE hDevice`  
                    `);`
- 引数**            `hDevice`  
                    [in] EWF で保護されたボリュームへのハンドル。
- 戻り値**           この関数が正常に実行された場合、戻り値は TRUE です。この関数が正常に実行されなかった場合、戻り値は FALSE です。エラーの詳細情報については、`GetLastError` を呼び出します。
- 説明**            この関数は、オーバーレイにある現在のデータをすべて保護されたボリュームにコミットします。オーバーレイデータを終了時にコミットします。



## EWF\_VOLUME\_CONFIG 構造体

**機能**

EWF で保護されているボリュームの構成情報を格納します。

**書式**

```
typedef struct _EWF_VOLUME_CONFIG
{
 EWF_TYPE Type;
 EWF_STATE State;
 EWF_COMMAND BootCommand;

 UCHAR PersistentData[EWF_MAX_PERSISTENT_DATA];
 USHORT MaxLevels;
 ULONG ClumpSize;
 USHORT CurrentLevel;

 union
 {
 struct
 {
 LONGLONG DiskMapSize;
 LONGLONG DiskDataSize;
 } DiskOverlay;

 struct
 {
 LONGLONG RamDataSize;
 } RamOverlay;
 };

 ULONG MemMapSize;
 EWF_VOLUME_DESC VolumeDesc;
 EWF_LEVEL_DESC LevelDescArray[1];
} EWF_VOLUME_CONFIG, * PEWF_VOLUME_CONFIG;
```

**メンバー****Type**

このボリュームのオーバーレイの種類を指定します。RAM、レジストリで説明された RAM、ディスクのいずれかになります。

**State**

このボリュームのオーバーレイの状態を指定します。状態は有効または無効のいずれかになります。

**BootCommand**

再起動時に実行するコマンドを指定します。

**PersistentData**

無効、有効、復元の操作を存続させるデータ。永続データのサイズは、EWF\_MAX\_PERSISTENT\_DATA (既定では 32 バイト) です。

**MaxLevels**

オーバーレイのチェックポイントレベルの最大数。

**ClumpSize**

クランプのサイズをバイトで表示したもの。ClumpSize は 512 バイトに設定する必要があります。

**CurrentLevel**

現在のチェックポイントレベル。

**DiskMapSize**

保護されたボリュームのディスクに含まれたマッピングデータのサイズをバイトで表したもの (ディスク オーバーレイのみ)。

**DiskDataSize**

保護されたボリュームのディスクに保存されたデータのサイズをバイトで表したもの (ディスク オーバーレイのみ)。

**RamDataSize**

保護されたボリュームの RAM に保存されたデータのサイズをバイトで表したもの (RAM オーバーレイのみ)。

**MemMapSize**

保護されたボリュームのメモリに含まれたマッピングデータのサイズをバイトで表したもの。

**VolumeDesc**

ボリュームデバイス名とボリューム ID。

**LevelDescArray**

レベルの説明と終了時間、およびレベルのデータサイズ。エントリ数は、MaxLevels で指定します。

**説明**

この読み取り専用の構造体には、EWF で保護されたボリュームに関する構成情報が含まれません。

## EwfMgrGetProtectedVolumeConfig 関数

---

- 機能** EWF で保護されたボリュームの構成情報を取得します。
- 書式** `PEWF_VOLUME_CONFIG EwfMgrGetProtectedVolumeConfig (HANDLE hDevice);`
- 引数** `hDevice`  
[in] EWF で保護されたボリュームへのハンドル。
- 戻り値** 関数が成功したときの戻り値は、EWF\_VOLUME\_CONFIG 構造体へのポインタです。関数が失敗した場合の戻り値は NULL です。エラーの詳細情報については、GetLastError を呼び出します。
- 説明** この関数は、EWF で保護されているボリュームの構成情報を取得します。呼び出し元は、LocalFree 関数を使用して、不要になった構造に割り当てられたメモリを解放してください。EWF が無効となっている場合、EWF\_VOLUME\_CONFIG 構造体の CurrentLevel メンバーは 0 に設定されます。

---

## EwfMgrGetProtectedVolumeList 関数

---

- 機能** すべての EWF で保護されたボリュームのリストを取得します。
- 書式** PEWF\_VOLUME\_NAME\_ENTRY EwfMgrGetProtectedVolumeList (VOID);
- 引数** なし
- 戻り値** この関数が正常に実行された場合、戻り値は EWF\_VOLUME\_NAME\_ENTRY 一覧へのポインタになります。関数が失敗した場合の戻り値は NULL です。エラーの詳細情報については、GetLastError を呼び出します。
- 説明** この関数は、すべての EWF で保護されたボリューム名の一覧を取得します。呼び出し元は、一覧が不要になったら、EwfMgrVolumeNameListDelete 関数を使用して一覧を解放する必要があります。

## EwfMgrVolumeNameListIsEmpty 関数

---

- 機能** EWF ボリューム名リストが空かどうかを判別します。
- 書式** `BOOL EwfMgrVolumeNameListIsEmpty (`  
`PEWF_VOLUME_NAME_ENTRY pVolumeNameList`  
`);`
- 引数** `pVolumeNameList`  
[in] EWF\_VOLUME\_NAME\_LIST へのポインタ。
- 戻り値** リストが空だと、戻り値は TRUE になります。リストが空でないと、戻り値は FALSE になります。
- 説明** この関数は、EWF ボリューム名リスト (EWF\_VOLUME\_NAME\_LIST) が空かどうかを判断します。

## EwfMgrVolumeNameEntryPop 関数

---

- 機能** EWF ボリューム名リストから現在のエンTRIESを削除し、現在のメモリエントリを解放します。
- 書式**

```
VOID EwfMgrVolumeNameEntryPop (
 PEWF_VOLUME_NAME_ENTRY* ppVolumeNameList
);
```
- 引数** `ppVolumeNameList`  
[in, out] EWF\_VOLUME\_NAME\_LIST へのポインタのポインタ。
- 戻り値** この関数は、空の一覧と共に呼び出される場合があります。この関数により、`ppVolumeNameList` リンクリストのヘッドノードも変更されます。
- 説明** この関数により、EWF のボリューム名一覧 (EWF\_VOLUME\_NAME\_LIST) の現在のENTRIESを削除し、そのメモリが解放されます。

## EwfMgrVolumeNameListDelete 関数

---

- 機能** EWF ボリューム名リストのすべてのエントリを削除します。
- 書式**

```
VOID EwfMgrVolumeNameListDelete (
 PEWF_VOLUME_NAME_ENTRY pVolumeNameList
);
```
- 引数** `pVolumeNameList`  
[in] EWF\_VOLUME\_NAME\_LIST へのポインタ。
- 戻り値** なし
- 説明** この関数により、EWF ボリュームの名前一覧 (EWF\_VOLUME\_NAME\_LIST) のすべてのエントリが削除されます。  
この関数は、空の一覧と共に呼び出される場合があります。

### 4-3 EWF API関数の使用について

「EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」に EWF API 関数を使用するためのヘッダファイル、ライブラリファイル、EWF API 関数を使用したサンプルコードを用意しています。開発用ファイルは一般的な C/C++言語用です。Microsoft Visual Studio など Windows API を使用できる C/C++言語の開発環境で使用することが可能です。DVD に含まれる開発用ファイルの内容を表 4-3-1 に示します。

表 4-3-1. リカバリ/SDK DVD EWF API開発用ファイル

| DVD-ROM のフォルダ       | 内容                                           |
|---------------------|----------------------------------------------|
| ¥SDK¥EWFAPI¥Develop | EWF API 関数を使用するためのヘッダファイル、ライブラリファイルを格納しています。 |
| ¥SDK¥EWFAPI¥Sample  | EWF API 関数を使用したサンプルコードを格納しています。              |

### 4-4 サンプルコード

#### 4-4-1 EWFの有効/無効

- EWF の有効

「¥SDK¥EWFAPI¥Sample¥EwfEnable. cpp」では、EwfMgrEnable 関数を使用して C ドライブの EWF を有効にしています。リスト 4-4-1-1 にサンプルコードを示します。

リスト 4-4-1-1. EWFの有効

```
#include <windows.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

#define EWFIMP
#include "ewfapi.h"

/*++
ルーチンの説明:
このルーチンでは、EwfMgrEnable の用法を示す。
保護されたボリュームへのハンドルを開き、次にコマンドを発行する。

EwfMgrEnable:
コマンド: EWF を有効にします。

再起動: 必要。

引数:
szProVolName
EwfMgrGetProtectedVolumeList から取得するボリューム名または
前に形式 ¥¥ が付いた EwfMgrGetOverlayStoreConfig から取得するデバイス名。
¥C: ここで C は、保護されたボリュームのドライブ名を表す。

戻り値:
成功した場合は TRUE、失敗した場合は FALSE。
--*/
```

```

BOOL DoEwfEnable(LPWSTR szProVolName)
{
 HANDLE hProVol = INVALID_HANDLE_VALUE;
 BOOL bResult = FALSE;

 // ボリューム名を使ってこの保護されたボリュームへのハンドルを開く。
 hProVol = EwfMgrOpenProtected(szProVolName);
 if (hProVol == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 wprintf(L"EwfMgrOpenProtected failed LE = %u\n", GetLastError());
 goto __exit;
 }

 // EWF を有効にする。
 bResult = EwfMgrEnable(hProVol);
 if (!bResult) {
 wprintf(L"EwfMgrEnable failed LE = %u\n", GetLastError());
 goto __exit;
 }
 wprintf(L"EwfMgrEnable succeeded\n");

__exit:
 if (hProVol != INVALID_HANDLE_VALUE) {
 EwfMgrClose(hProVol);
 }
 return bResult;
}

int main(void)
{
 BOOL bRet;

 // C ドライブを EWF 有効にします。
 bRet = DoEwfEnable(L"\\\\.\\C:");

 return (bRet ? 0 : -1);
}

```

● EWF の無効

「¥SDK¥EWFAPI¥Sample¥EwfDisable.cpp」では、EwfMgrDisable 関数を使用して C ドライブの EWF を無効にしています。リスト 4-4-1-2 にサンプルコードを示します。

リスト 4-4-1-2. EWF の無効

```

#include <windows.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

#define EWFIMP
#include "ewfapi.h"

/*++

```

## ルーチンの説明:

このルーチンでは、EwfMgrDisable の用法を示す。  
保護されたボリュームへのハンドルを開き、次にコマンドを発行する。

## EwfMgrDisable:

コマンド: 指定したボリュームで現在有効になっているオーバーレイ  
を無効にする。

再起動: 必要。

## 引数:

szProVolName

EwfMgrGetProtectedVolumeList から取得するボリューム名または  
前に形式 ¥¥ が付いた EwfMgrGetOverlayStoreConfig から取得するデバイス名。

¥C: ここで C は、保護されたボリュームのドライブ名を表す。

## 戻り値:

成功した場合は TRUE、失敗した場合は FALSE。

—\*/

```
BOOL DoEwfDisable(LPWSTR szProVolName)
```

```
{
```

```
 HANDLE hProVol = INVALID_HANDLE_VALUE;
```

```
 BOOL bResult = FALSE;
```

```
 // ボリューム名を使ってこの保護されたボリュームへのハンドルを開く。
```

```
 hProVol = EwfMgrOpenProtected(szProVolName);
```

```
 if(hProVol == INVALID_HANDLE_VALUE) {
```

```
 wprintf(L"EwfMgrOpenProtected failed LE = %u¥n", GetLastError());
```

```
 goto __exit;
```

```
 }
```

```
 // EWF を無効にする。
```

```
 // 2 番目のパラメータはコミットするかどうか。
```

```
 bResult = EwfMgrDisable(hProVol, FALSE);
```

```
 if(!bResult) {
```

```
 wprintf(L"EwfMgrDisable failed LE = %u¥n", GetLastError());
```

```
 goto __exit;
```

```
 }
```

```
 wprintf(L"EwfMgrDisable succeeded¥n");
```

```
__exit:
```

```
 if(hProVol != INVALID_HANDLE_VALUE) {
```

```
 EwfMgrClose(hProVol);
```

```
 }
```

```
 return bResult;
```

```
}
```

```
int main(void)
```

```
{
```

```
 BOOL bRet;
```

```
 // C ドライブを EWF 無効にします。
```

```
bRet = DoEwfDisable(L"¥¥¥¥. ¥¥C:");

return (bRet ? 0 : -1);
}
```

#### 4-4-2 オーバーレイデータのコミット

- C ドライブのオーバーレイデータのコミット

「¥SDK¥EWFAPI¥Sample¥EwfCommit.cpp」では、EwfMgrCommit 関数を使用して C ドライブのオーバーレイデータをコミットしています。リスト 4-4-2-1 にサンプルコードを示します。

リスト 4-4-2-1. オーバーレイデータコミット

```
#include <windows.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

#define EWFIMP
#include "ewfapi.h"

/*++
ルーチンの説明:
このルーチンでは、EwfMgrCommit の用法を示す。
保護されたボリュームへのハンドルを開き、次にコマンドを発行する。

EwfMgrCommit:
コマンド: オーバーレイの情報をコミットします。

再起動: 必要。

引数:
szProVolName
EwfMgrGetProtectedVolumeList から取得するボリューム名または
前に形式 ¥¥ が付いた EwfMgrGetOverlayStoreConfig から取得するデバイス名。
¥C: ここで C は、保護されたボリュームのドライブ名を表す。

戻り値:
成功した場合は TRUE、失敗した場合は FALSE。
--*/

BOOL DoEwfCommit(LPWSTR szProVolName)
{
 HANDLE hProVol = INVALID_HANDLE_VALUE;
 BOOL bResult = FALSE;

 // ボリューム名を使ってこの保護されたボリュームへのハンドルを開く。
 hProVol = EwfMgrOpenProtected(szProVolName);
 if (hProVol == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 wprintf(L"EwfMgrOpenProtected failed LE = %u¥n", GetLastError());
 goto __exit;
 }
}
```

```

// オーバーレイの情報をコミットします。
bResult = EwfMgrCommit(hProVol);
if(!bResult){
 wprintf(L"EwfMgrCommit failed LE = %u¥n", GetLastError());
 goto __exit;
}
wprintf(L"EwfMgrCommit succeeded¥n");

__exit:
if(hProVol != INVALID_HANDLE_VALUE){
 EwfMgrClose(hProVol);
}
return bResult;
}

int main(void)
{
 BOOL bRet;

 // Cドライブをコミットします。
 bRet = DoEwfCommit(L"¥¥¥¥. ¥¥C:");

 return (bRet ? 0 : -1);
}

```

● CドライブのオーバーレイデータのコミットとEWF無効（LIVE処理）

「¥SDK¥EWFAPI¥Sample¥EwfCommitAndDisableLive.cpp」では、EwfMgrCommitAndDisableLive関数を使用してCドライブのオーバーレイデータをコミットとEWF無効を行っています。処理は即座に行われます。リスト4-4-2-2にサンプルコードを示します。

リスト4-4-2-2. コミット+EWF無効

```

#include <windows.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

#define EWFIMP
#include "ewfapi.h"

/*++
ルーチンの説明:
このルーチンでは、EwfMgrCommitAndDisableLiveの用法を示す。
保護されたボリュームへのハンドルを開き、次にコマンドを発行する。

EwfMgrCommitAndDisableLive:
コマンド: オーバーレイの情報をコミットし、EWFを無効にします。
処理はすぐに実行されます。

再起動: 不要

```

```

引数:
 szProVolName
 EwfMgrGetProtectedVolumeList から取得するボリューム名または
 前に形式 ¥¥ が付いた EwfMgrGetOverlayStoreConfig から取得するデバイス名。
 ¥C: ここで C は、保護されたボリュームのドライブ名を表す。

戻り値:
 成功した場合は TRUE、失敗した場合は FALSE。
--*/

BOOL DoEwfCommitAndDisableLive(LPWSTR szProVolName)
{
 HANDLE hProVol = INVALID_HANDLE_VALUE;
 BOOL bResult = FALSE;

 // ボリューム名を使ってこの保護されたボリュームへのハンドルを開く。
 hProVol = EwfMgrOpenProtected(szProVolName);
 if (hProVol == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 wprintf(L"EwfMgrOpenProtected failed LE = %u¥n", GetLastError());
 goto __exit;
 }

 // コミットして EWF を無効にします。
 bResult = EwfMgrCommitAndDisableLive(hProVol);
 if (!bResult) {
 wprintf(L"EwfMgrCommitAndDisableLive failed LE = %u¥n", GetLastError());
 goto __exit;
 }
 wprintf(L"EwfMgrCommitAndDisableLive succeeded¥n");

__exit:
 if (hProVol != INVALID_HANDLE_VALUE) {
 EwfMgrClose(hProVol);
 }
 return bResult;
}

int main(void)
{
 BOOL bRet;

 // C ドライブをコミットして EWF 無効にします。
 bRet = DoEwfCommitAndDisableLive(L"¥¥¥¥. ¥¥C:");

 return (bRet ? 0 : -1);
}

```

## 第5章 組込みシステム機能ドライバ

EC100 シリーズには、組込みシステム向けに独自の機能が搭載されています。EC100 シリーズ用 Windows Embedded Standard 2009 には、これら機能にアクセスするためのドライバを用意しています。このドライバを使用することでアプリケーションからこれらの機能を使用することができます。本章では、組込みシステム機能ドライバの使用方法について説明します。

### 5-1 ドライバの使用について

#### 5-1-1 開発用ファイル

「EC100D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」、 「EC101D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」 にドライバにアクセスするためのヘッダファイルとドライバを使用したサンプルコードを用意しています。開発用ファイルは一般的な C/C++ 言語用です。Microsoft Visual Studio など Windows API を使用できる C/C++ 言語の開発環境で使用することが可能です。DVD に含まれる開発用ファイルの内容を表 5-1-1-1 に示します。

表 5-1-1-1. リカバリ/SDK DVD 開発用ファイル

| DVD-ROM のフォルダ                         | 内容                           |
|---------------------------------------|------------------------------|
| ¥SDK¥Algo¥Develop                     | ドライバアクセスに必要なヘッダファイルを格納しています。 |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_GenIO         | 汎用入出力制御のサンプルコードです。           |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_Interrupt     | タイマ割込み機能 IN1 割込み機能サンプルコードです。 |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_Reset         | INO リセット機能のサンプルコードです。        |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_SerialControl | シリアルコントロール機能のサンプルコードです。      |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_SRAM          | バックアップ SRAM のサンプルコードです。      |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_SwLed         | 汎用 SW、汎用 LED 制御のサンプルコードです。   |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_HwWdt         | ハードウェア・ウォッチドッグのサンプルコードです。    |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_SwWdt         | ソフトウェア・ウォッチドッグのサンプルコードです。    |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_TempMon       | 温度監視機能のサンプルコードです。            |
| ¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample_RASDll        | RAS DLL による温度取得のサンプルコードです。   |

### 5-1-2 DeviceIoControl について

EC100 シリーズ専用機能のドライバは、ほとんどのものがドライバの機能にアクセスするために DeviceIoControl 関数を使用します。以下にその書式を示します。関数仕様の詳細は、Windows API の仕様を参照してください。

コントロールコード、コントロールコードに対応する動作および引数は、ドライバ毎にリファレンスを用意していますので、各ドキュメントを参照してください。

#### 関数書式

```
BOOL DeviceIoControl (
 HANDLE hDevice,
 DWORD dwIoControlCode,
 LPVOID lpInBuf,
 DWORD nInBufSize,
 LPVOID lpOutBuf,
 DWORD nOutBufSize,
 LPDWORD lpBytesReturned,
 LPOVERLAPPED lpOverlapped
);
```

#### パラメータ

|                 |                                    |
|-----------------|------------------------------------|
| hDevice         | : デバイス、ファイル、ディレクトリいずれかのハンドル        |
| dwIoControlCode | : 実行する動作のコントロールコード                 |
| lpInBuf         | : 入力データを供給するバッファへのポインタ             |
| nInBufSize      | : 入力バッファのバイト単位のサイズ                 |
| lpOutBuf        | : 出力データを受け取るバッファへのポインタ             |
| nOutBufSize     | : 出力バッファのバイト単位のサイズ                 |
| lpBytesReturned | : lpOutBuf に格納されるバイト数を受け取る変数へのポインタ |
| lpOverlapped    | : 非同期動作を表す構造体へのポインタ                |

## 5-2 タイマ割り込み機能

### 5-2-1 タイマ割り込み機能について

EC100 シリーズには、ハードウェアによるタイマ割り込み機能が実装されています。タイマドライバを操作することによって、指定した時間で周期的に割り込みを発生させることができます。

### 5-2-2 タイマドライバについて

タイマドライバはタイマ割り込み機能を、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。ユーザーアプリケーションから、タイマの設定とイベントによるタイマ通知の機能を使用することができます。

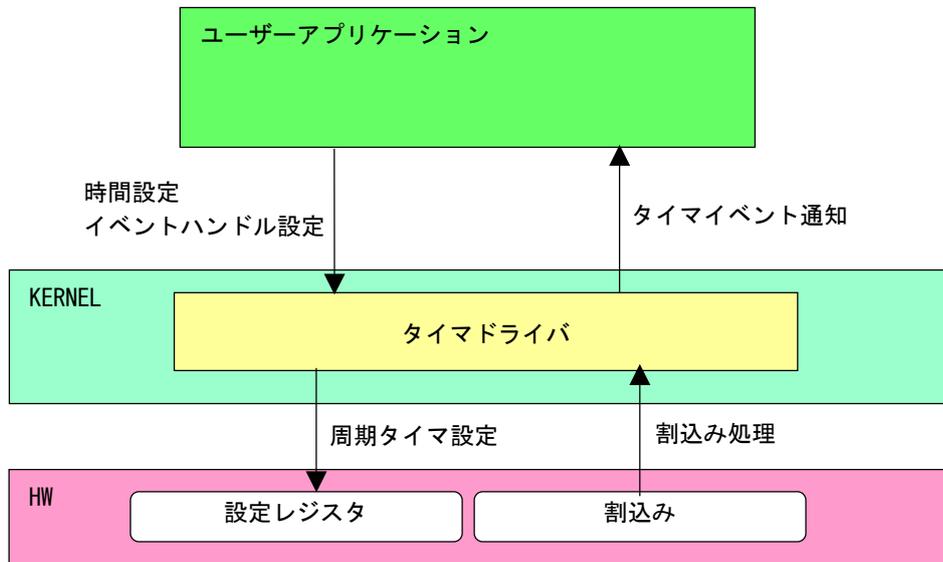


図 5-2-2-1. タイマドライバ

5-2-3 タイマデバイス

タイマドライバはタイマデバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによってタイマ機能を実行します。

| タイマデバイス         |                                                                                                                                                                                                                                                                |
|-----------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル        | ¥¥. ¥FpgaTimer                                                                                                                                                                                                                                                 |
| 説明              | タイマ時間設定、タイマ開始、停止を行うことができます。                                                                                                                                                                                                                                    |
| レジストリ設定         | <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥FpgaTimer</p> <p>[VALUE: DWORD] TimerResolution</p> <p>タイマ解像度をミリ秒単位で設定します。ドライバ起動時(OS起動時)にこの値を参照しタイマ解像度を設定します。(デフォルト値: 10)</p>                                                                    |
| CreateFile      | <p>デバイスファイル(¥¥. ¥FpgaTimer)をオープンし、デバイスハンドルを取得します。</p> <pre> hTimer = CreateFile(     "¥¥¥¥. ¥¥FpgaTimer",     GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,     FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,     NULL,     OPEN_EXISTING,     0,     NULL );                     </pre> |
| CloseHandle     | <p>デバイスハンドルをクローズします。</p> <pre>CloseHandle(hTimer);</pre>                                                                                                                                                                                                       |
| ReadFile        | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                        |
| WriteFile       | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                        |
| DeviceIoControl | <ul style="list-style-type: none"> <li>● IOCTL_FPGATIMER_START<br/>タイマを開始します。</li> <li>● IOCTL_FPGATIMER_STOP<br/>タイマを停止します。</li> <li>● IOCTL_FPGATIMER_SETCONFIG<br/>タイマを設定します。</li> <li>● IOCTL_FPGATIMER_GETCONFIG<br/>現在のタイマ設定を取得します。</li> </ul>           |

5-2-4 タイマドライバの動作

- ① 起動時に 10msec(レジストリ設定で変更可能)の周期割り込み設定を行います。
- ② オープンされたデバイスハンドル毎に、タイマ情報を作成しタイマ情報テーブルへ追加します。オープンできるハンドルはシステム全体で 16 までとなります。タイマ情報テーブルへの追加はオープンした順番で追加されます。
- ③ ユーザーアプリケーションからの設定をタイマ情報テーブルへ反映させます。
- ④ 周期割り込みが発生したらタイマ情報テーブルを参照し、各タイマ情報のカウンタ値を加算します。
- ⑤ カウンタ値が設定値に達したものは、イベントハンドルでタイマ通知を行います。カウンタ加算、イベント通知処理はタイマ情報テーブルの順番で処理されます。

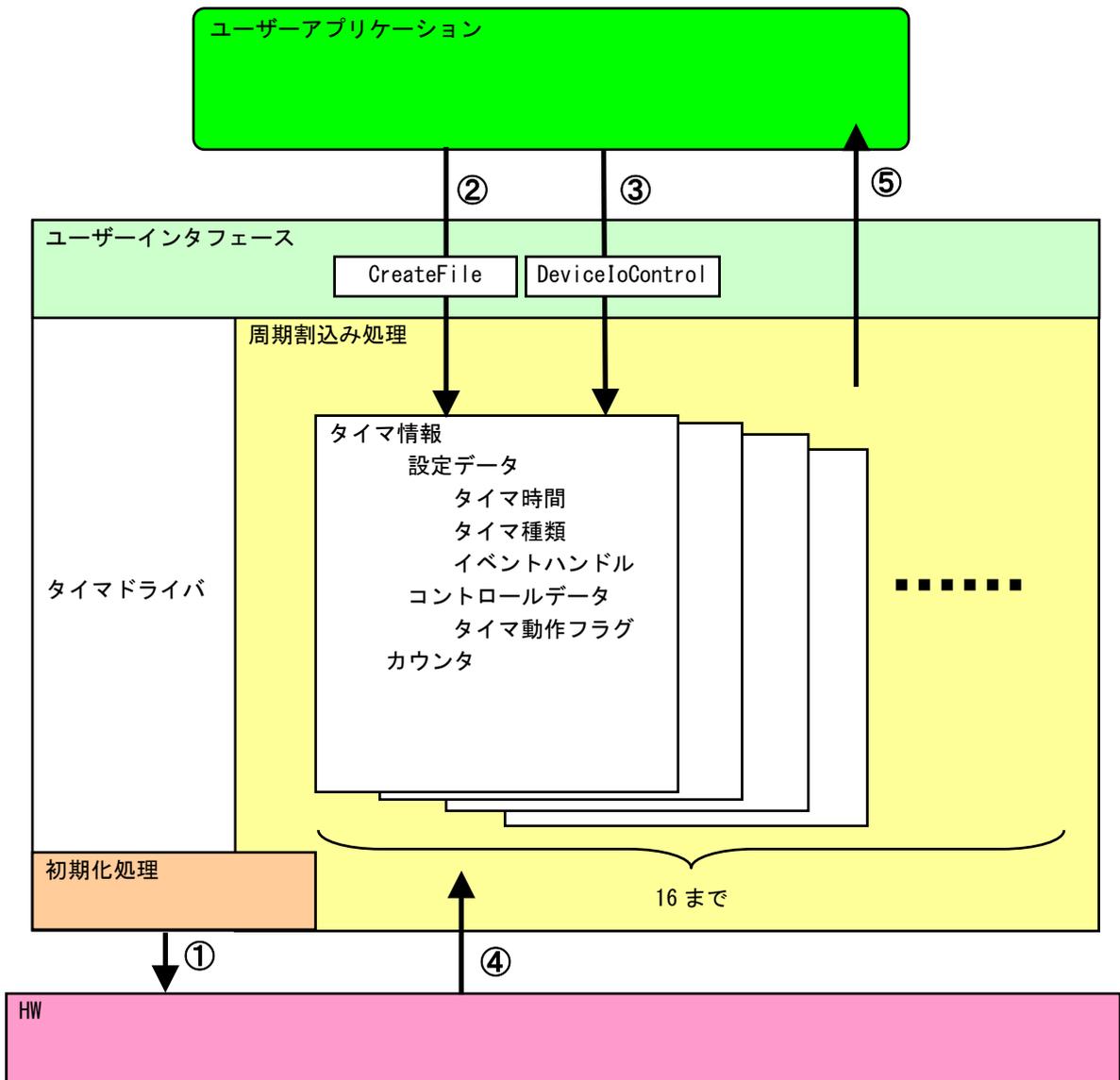


図 5-2-4-1. タイマドライバの動作

5-2-5 ドライバ使用手順

基本的な使用手順を以下に示します。タイマ通知用イベントハンドルを作成後、タイマデバイスにイベントハンドル、タイマ時間を設定します。タイマ通知用イベントハンドルでのイベント待ち準備が整ったところで、タイマをスタートさせます。

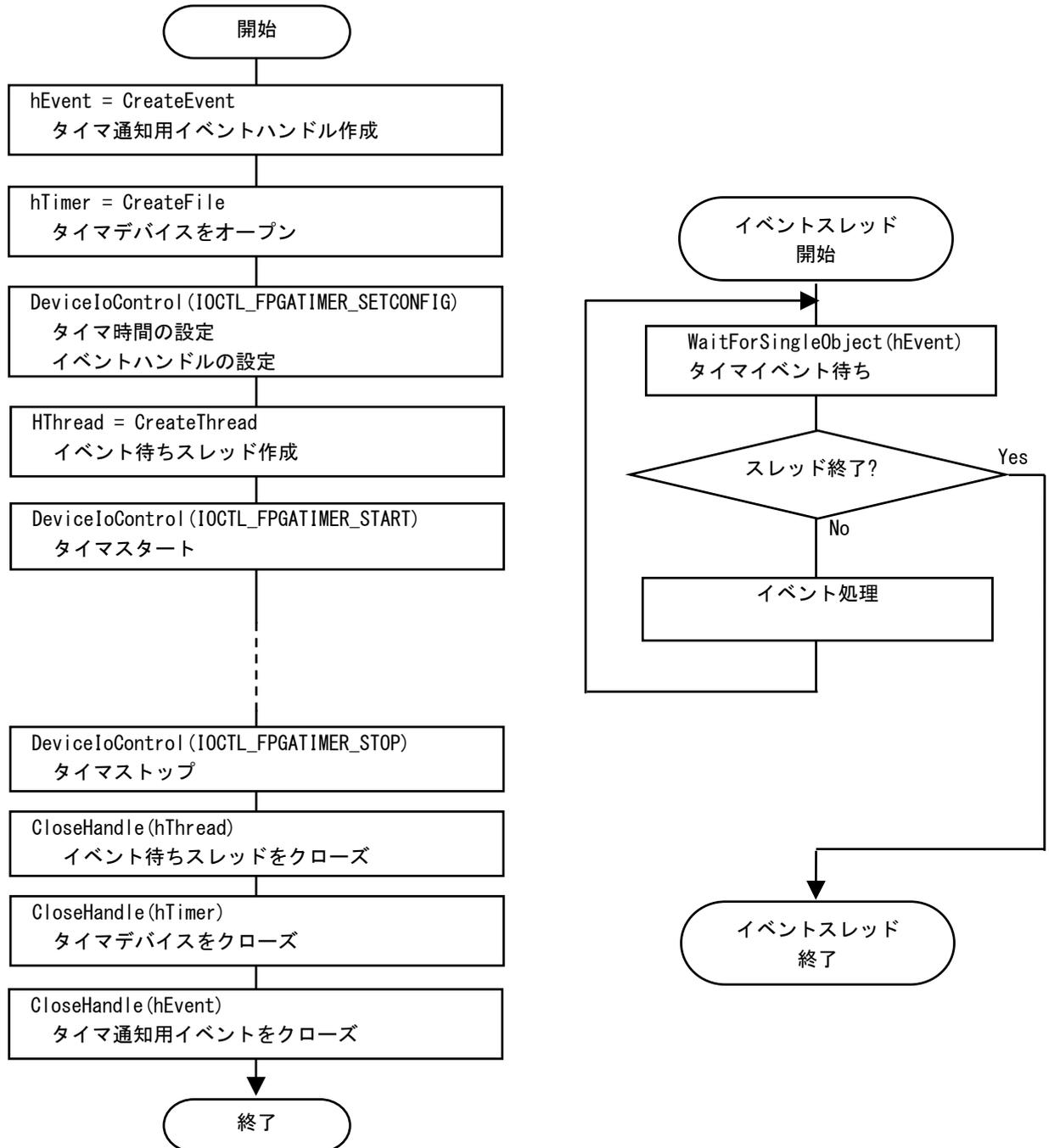


図 5-2-5-1. ドライバ使用手順

## 5-2-6 DeviceIoControlリファレンス

IOCTL\_FPGATIMER\_START

---

**機能**

タイマ処理を開始します。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
NInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
NOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタ。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

IOCTL\_FPGATIMER\_SETCONFIG に設定した内容でタイマ処理を開始します。このコントロールを実行させる前に、必ず IOCTL\_FPGATIMER\_SETCONFIG を実行するようにしてください。

---

## IOCTL\_FPGATIMER\_STOP

---

**機能**

タイマ処理を停止します。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
NInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
NOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタ。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

タイマ処理を停止します。タイマ通知イベントハンドルを破棄する前には、このコントロールを実行してタイマ通知を停止するようにしてください。

---

**IOCTL\_FPGATIMER\_SETCONFIG**

---

**機能**

タイマの設定を行います。

**パラメータ**

lpInBuf : FPGATIMER\_CONFIG を格納するためのポインタ。  
NInBufSize : FPGATIMER\_CONFIG のサイズを指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
NOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタ。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**FPGATIMER\_CONFIG**

---

```
typedef struct {
 HANDLE hEvent;
 ULONG Type;
 ULONG DueTime;
} FPGATIMER_CONFIG, *PFPGATIMER_CONFIG;
```

**hEvent** : タイマ通知用イベントハンドル  
**Type** : タイマ動作タイプ [0: 一回で終了, 1: 繰り返し]  
**DueTime** : タイマ時間

---

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

タイマの設定を行います。IOCTL\_FPGATIMER\_START でタイマを開始する前に、このコントロールを実行してタイマの設定を行うようにしてください。

---

## IOCTL\_FPGATIMER\_GETCONFIG

---

**機能**

タイマ設定を取得します。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
NInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : FPGATIMER\_CONFIG を格納するためのポインタ。  
NOutBufSize : FPGATIMER\_CONFIG のサイズを指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタ。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**FPGATIMER\_CONFIG**

---

```
typedef struct {
 HANDLE hEvent;
 ULONG Type;
 ULONG DueTime;
} FPGATIMER_CONFIG, *PFPGATIMER_CONFIG;
```

**hEvent** : タイマ通知用イベントハンドル  
**Type** : タイマ動作タイプ [0: 一回で終了, 1: 繰り返し]  
**DueTime** : タイマ時間

---

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

現在のタイマ設定値を取得します。

## 5-2-7 サンプルコード

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_Interrupt¥FpgaTimer」にタイマ割り込み機能を使用したサンプルコードを用意しています。リスト 5-2-7-1 にサンプルコードを示します。サンプルコードでは、10 個の周期タイマを使用してタイマイベント通知を確認しています。

リスト 5-2-7-1. タイマ割り込み機能

```

/**
 * タイマ割り込み制御サンプルソース
 */
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥FpgaTimerDD.h"

#define TIMERDRIVER_FILENAME "¥¥¥¥. ¥¥FpgaTimer"
#define MAX_TIMEREVENT 10

//-----
typedef struct {
 int No;
 HANDLE hEvent;
 HANDLE hThread;
 volatile BOOL fStart;
 volatile BOOL fFinish;
 HANDLE hTimer;
 FPGATIMER_CONFIG Config;
} TIMEREVENT_INFO, *PTIMEREVENT_INFO;

//-----
/*
 * 割り込みハンドラ
 */
DWORD WINAPI TimerEventProc(void *pData)
{
 PTIMEREVENT_INFO info = (PTIMEREVENT_INFO)pData;
 DWORD ret;

 printf("TimerEventProc: Timer%02d: Start¥n", info->No);

 info->fFinish = FALSE;
 while(1) {
 if (WaitForSingleObject(info->hEvent, INFINITE) != WAIT_OBJECT_0) {
 break;
 }
 if (!info->fStart) {
 break;
 }
 }
}

```

```
 printf("TimerEventProc: Timer%02d: Tick(%d)¥n", info->No, timeGetTime());
 }
 info->fFinish = TRUE;

 printf("TimerEventProc: Timer%02d: Finish¥n", info->No);
 return 0;
}

//-----
BOOL CreateTimerEventInfo(int No, PTIMEREVENT_INFO info)
{
 DWORD thrd_id;
 ULONG retlen;
 BOOL ret;

 info->No = No;
 info->hEvent = NULL;
 info->hThread = NULL;
 info->fStart = FALSE;
 info->fFinish = FALSE;
 info->hTimer = INVALID_HANDLE_VALUE;

 /*
 * イベントオブジェクトの作成
 */
 info->hEvent = CreateEvent(NULL, FALSE, FALSE, NULL);
 if(info->hEvent == NULL) {
 printf("CreateTimerEventInfo: CreateEvent: NG¥n");
 return FALSE;
 }

 /*
 * イベントスレッドを生成
 */
 info->hThread = CreateThread(
 (LPSECURITY_ATTRIBUTES) NULL,
 0,
 (LPTHREAD_START_ROUTINE) TimerEventProc,
 (LPVOID) info,
 CREATE_SUSPENDED,
 &thrd_id
);
 if(info->hThread == NULL) {
 CloseHandle(info->hEvent);
 printf("CreateTimerEventInfo: CreateThread: NG¥n");
 return FALSE;
 }

 /*
 * ドライバオブジェクトの作成
 */
 info->hTimer = CreateFile(
```

```
TIMERDRIVER_FILENAME,
GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
NULL,
OPEN_EXISTING,
0,
NULL
);
if (info->hTimer == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 CloseHandle (info->hThread);
 CloseHandle (info->hEvent);
 printf ("CreateTimerEventInfo: CreateFile: NG¥n");
 return FALSE;
}

/*
 * ドライバに初期値を設定
 */
info->Config.hEvent = info->hEvent;
info->Config.Type = 1;
info->Config.DueTime = 200 * (No + 1);
ret = DeviceIoControl (
 info->hTimer,
 IOCTL_FPGATIMER_SETCONFIG,
 &info->Config,
 sizeof (FPGATIMER_CONFIG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
if (!ret) {
 CloseHandle (info->hTimer);
 CloseHandle (info->hThread);
 CloseHandle (info->hEvent);
 return FALSE;
}

return TRUE;
}

//-----
void StartTimer (PTIMEREVENT_INFO info)
{
 ULONG retlen;

 /*
 * イベントスレッドのリジューム
 */
 info->fStart = TRUE;
 ResumeThread (info->hThread);
}
```

```
/*
 * タイマの開始
 */
DeviceIoControl(
 info->hTimer,
 IOCTL_FPGATIMER_START,
 NULL,
 0,
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
}

//-----
void DeleteTimer (PTIMEREVENT_INFO info)
{
 ULONG retlen;

 /*
 * イベントスレッドの Terminate
 */
 info->fStart = FALSE;
 SetEvent (info->hEvent);

 /*
 * タイマの停止
 */
 DeviceIoControl(
 info->hTimer,
 IOCTL_FPGATIMER_STOP,
 NULL,
 0,
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);

 while (!info->fFinish) {
 Sleep(10);
 }

 /*
 * ハンドルのクローズ
 */
 CloseHandle (info->hThread);
 CloseHandle (info->hEvent);
 CloseHandle (info->hTimer);
}
}
```

```
//-----
int main(void)
{
 int i;
 int c;
 TIMEREVENT_INFO info[MAX_TIMEREVENT];

 for(i = 0; i < MAX_TIMEREVENT; i++){
 if(!CreateTimerEventInfo(i, &info[i])){
 printf("CreatTimerEvent: NG: %d¥n", i);
 return -1;
 }
 }
 for(i = 0; i < MAX_TIMEREVENT; i++){
 StartTimer (&info[i]);
 }

 while(1){
 if(kbhit()){
 c = getch();
 if(c == 'q' || c == 'Q')
 break;
 }
 }

 for(i = 0; i < MAX_TIMEREVENT; i++){
 DeleteTimer (&info[i]);
 }

 return 0;
}

//-----
```

### 5-3 汎用入出力

#### 5-3-1 汎用入出力について

EC100 シリーズには、入力 6 点、出力 4 点の汎用入出力があります。

● 入力ポート

入力ポートのデータ形式を図 5-3-1-1 に示します。汎用入出力ドライバでは、データ型での操作とビット指定での操作を行うことができます。

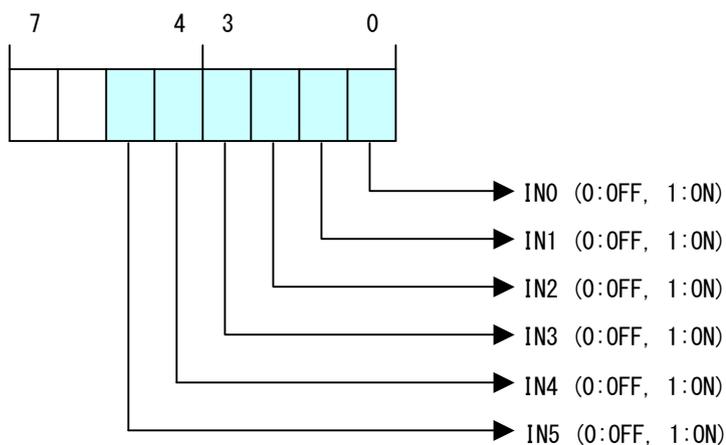


図 5-3-1-1. 入力データ

● 出力ポート

出力ポートのデータ形式を図 5-3-1-2 に示します。汎用入出力ドライバでは、データ型での操作とビット指定での操作を行うことができます。

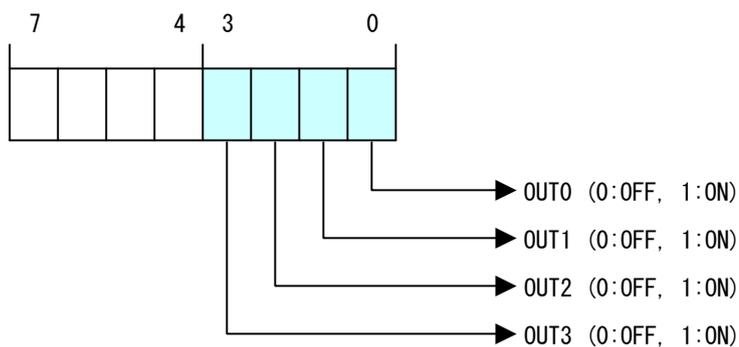


図 5-3-1-2. 出力データ

5-3-2 汎用入出力ドライバについて

汎用入出力ドライバは汎用入出力を、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。ユーザーアプリケーションからは、汎用入出力ドライバを直接制御することで汎用入出力を制御することが可能です。

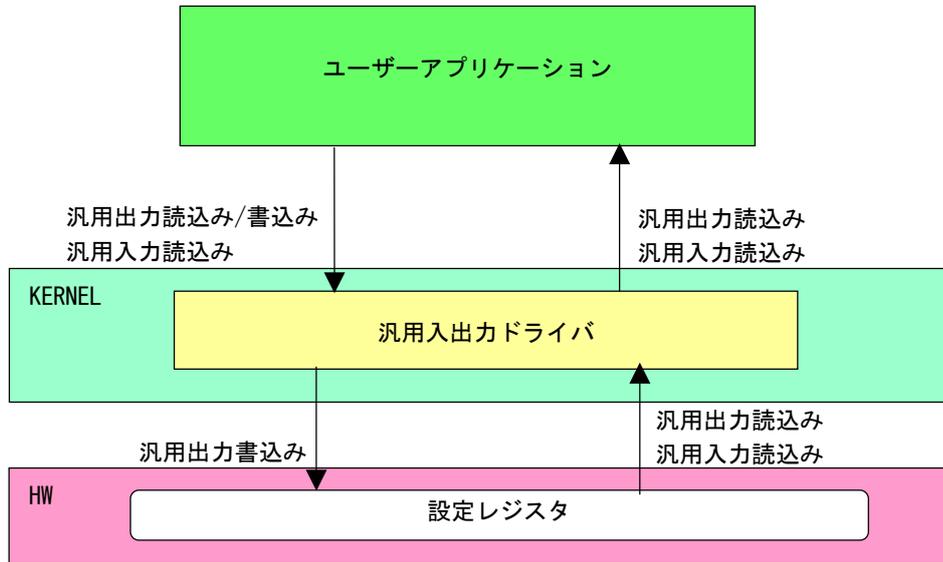


図 5-3-2-1. 汎用入出力ドライバ

5-3-3 汎用入出力デバイス

汎用入出力ドライバは汎用入出力デバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによって汎用入出力を操作します。

| 汎用入出力デバイス       |                                                                                                                                                                                                                                                               |
|-----------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル        | ¥¥.¥GenIoDrv                                                                                                                                                                                                                                                  |
| 説明              | 汎用入出力の制御を行うことができます。                                                                                                                                                                                                                                           |
| CreateFile      | <p>デバイスファイル(¥¥. ¥GenIoDrv) をオープンし、デバイスハンドルを取得します。</p> <pre> hGenIo = CreateFile(     "¥¥¥¥. ¥¥GenIoDrv",     GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,     FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,     NULL,     OPEN_EXISTING,     0,     NULL );                     </pre> |
| CloseHandle     | <p>デバイスハンドルをクローズします。</p> <pre>CloseHandle(hGenIo);</pre>                                                                                                                                                                                                      |
| ReadFile        | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                       |
| WriteFile       | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                       |
| DeviceIoControl | <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>IOCTL_GENIODRV_RW</b><br/>汎用入出力のリードライトを行います。</li> </ul>                                                                                                                                                           |

## 5-3-4 DeviceIoControl リファレンス

## IOCTL\_GENIODRV\_RW

**機能**

汎用入出力のリードライトを行います。

**パラメータ**

lpInBuf : GENIODRV\_RW\_PAR を格納するためのポインタを指定します。  
 NInBufSize : GENIODRV\_RW\_PAR のサイズを指定します。  
 lpOutBuf : GENIODRV\_RW\_PAR を格納するためのポインタを指定します。  
 NOutBufSize : GENIODRV\_RW\_PAR のサイズを指定します。  
 lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
 lpOverlapped : NULL を指定します。

## GENIODRV\_RW\_PAR

```
typedef struct {
 ULONG RW;
 ULONG IoType;
 ULONG IoBit;
 ULONG Data;
} GENIODRV_RW_PAR, *P_GENIODRV_RW_PAR;
```

**RW** : リードライト [0: リード, 1: ライト, 2: リードビット, 3: ライトビット]  
**IoType** : 入出力ポート [0: 入力ポート, 1: 出力ポート]  
**IoBit** : ビット番号<sup>(※1)</sup> [0~5]  
**Data** : 入出力データ

**(※1) RW が 2: リードビット、3: ライトビットの時のみ有効です。**

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

汎用入出力の制御を行います。

リードする場合は RW に「0: リード」か「2: リードビット」、ポート、ビット番号(リードビットの時のみ)を設定の上、lpInBuf と lpOutBuf に GENIODRV\_RW\_PAR 構造体を渡します。正常にリードできた場合は、入出力データに読み込んだポートの値が格納されます。

- データ型でのリード (RW = 0)
  - IoType : 出力ポート・入力ポートを指定します。
  - IoBit : 無視されます。
  - Data : 読み込んだ値がデータ形式で格納されます。

- ビット指定でのリード (RW = 2)
  - IoType : 出力ポート・入力ポートを指定します。
  - IoBit : 読込むビットを指定します。
  - Data : 読込んだビット状態 (0, 1) が格納されます。

ライトする場合は RW に「1:ライト」か「3:ライトビット」、ポート、ビット番号(ライトビットの時のみ)、ライトデータを入出力データに設定の上、lpInBuf と lpOutBuf に GENIODRV\_RW\_PAR 構造体を渡します。

- データ型でのライト (RW = 1)
  - IoType : 出力ポートを指定します。
  - IoBit : 無視されます。
  - Data : 書込む値をデータ形式で格納します。
- ビット指定でのライト (RW = 3)
  - IoType : 出力ポートを指定します。
  - IoBit : 書込むビットを指定します。
  - Data : 書込むビット状態 (0, 1) を格納します。

## 5-3-5 サンプルコード

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_GenIO¥GenIo」に汎用入出力を使用したサンプルコードを用意しています。リスト 5-3-5-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-3-5-1. 汎用入出力

```

/**
 汎用入出力制御サンプルソース
**/

#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥GenIoDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥. ¥¥GenIoDrv"

BOOL ReadIn(HANDLE hDevice, USHORT *pBuffer)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 GENIODRV_RW_PAR rw_par;

 rw_par.RW = RW_READ;
 rw_par.IoType = PORT_INP;
 rw_par.IoBit = 0;

 ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_GENIODRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

 if(!ret){
 return FALSE;
 }
 if(retlen != sizeof(GENIODRV_RW_PAR)){
 return FALSE;
 }
 *pBuffer = (USHORT)rw_par.Data;
 return TRUE;
}

BOOL WriteOut(HANDLE hDevice, USHORT Data)
{
 BOOL ret;

```

```
ULONG retlen;

GENIODRV_RW_PAR rw_par;

rw_par.RW = RW_WRITE;
rw_par IoType = PORT_OUT;
rw_par IoBit = 0;
rw_par.Data = (ULONG)Data;

ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_GENIODRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

if(!ret) {
 return FALSE;
}
if(retlen != sizeof(GENIODRV_RW_PAR)) {
 return FALSE;
}
return TRUE;
}

BOOL ReadInBit(HANDLE hDevice, ULONG Bit, USHORT *pBuffer)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 GENIODRV_RW_PAR rw_par;

 rw_par.RW = RW_READBIT;
 rw_par IoType = PORT_INP;
 rw_par IoBit = Bit;

 ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_GENIODRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

 if(!ret) {
 return FALSE;
 }
 if(retlen != sizeof(GENIODRV_RW_PAR)) {
 return FALSE;
 }
 *pBuffer = (USHORT)rw_par.Data;
}
```

```
 return TRUE;
}

BOOL WriteOutBit(HANDLE hDevice, ULONG Bit, USHORT Data)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 GENIODRV_RW_PAR rw_par;

 rw_par.RW = RW_WRITEBIT;
 rw_par IoType = PORT_OUT;
 rw_par IoBit = Bit;
 rw_par.Data = (ULONG)Data;

 ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_GENIODRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(GENIODRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

 if(!ret){
 return FALSE;
 }
 if(retlen != sizeof(GENIODRV_RW_PAR)){
 return FALSE;
 }
 return TRUE;
}

int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE hGenIo;
 BOOL ret;
 ULONG i;
 ULONG retlen;
 ULONG temp;
 USHORT outdata=0x0001;
 USHORT indata=0x0000;

 /* 汎用出力ポートのオープン */
 hGenIo = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
};
```

```
if (hGenIo == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
}

/* 汎用出力
 汎用出力の 4 点を 1 点ずつ出力を行います。
*/
for (i=0; i<4; i++){
 ret = WriteOut(hGenIo, outdata);
 if (!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_GENIODRV_RW NG¥n");
 CloseHandle(hGenIo);
 return -1;
 }
 outdata <<= 1;
 Sleep(500);
}
outdata = 0x0000;
ret = WriteOut(hGenIo, outdata);
if (!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_GENIODRV_RW NG¥n");
 CloseHandle(hGenIo);
 return -1;
}
for (i=0; i<4; i++){
 outdata = 0x0001;
 WriteOutBit(hGenIo, i, outdata);
 Sleep(500);
}
outdata = 0x0000;
ret = WriteOut(hGenIo, outdata);
if (!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_GENIODRV_RW NG¥n");
 CloseHandle(hGenIo);
 return -1;
}

/* 汎用入力
 汎用入力の 6 点ずつ出力を行います。
*/
for (i=0; i<6; i++){
 ret = ReadInBit(hGenIo, i, &indata);
 if (!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_GENIODRV_RW NG¥n");
 CloseHandle(hGenIo);
 return -1;
 }
 else{
 /* IN 状態 */
 if (indata & 1) printf("INBIT%d: ON¥n", i);
 else printf("INBIT%d: OFF¥n", i);
 }
}
```

```
 }
 Sleep(500);
}

ret = ReadIn(hGenIo, &indata);
if (!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_GENIODRV_RW NG¥n");
 CloseHandle(hGenIo);
 return -1;
}
else{
 indata &= 0x3F;
 /* IN0 状態 */
 if (indata & 0x01) printf("IN0: ON¥n");
 else printf("IN0: OFF¥n");
 /* IN1 状態 */
 if (indata & 0x02) printf("IN1: ON¥n");
 else printf("IN1: OFF¥n");
 /* IN2 状態 */
 if (indata & 0x04) printf("IN2: ON¥n");
 else printf("IN2: OFF¥n");
 /* IN3 状態 */
 if (indata & 0x08) printf("IN3: ON¥n");
 else printf("IN3: OFF¥n");
 /* IN4 状態 */
 if (indata & 0x10) printf("IN4: ON¥n");
 else printf("IN4: OFF¥n");
 /* IN5 状態 */
 if (indata & 0x20) printf("IN5: ON¥n");
 else printf("IN5: OFF¥n");
}

/* 汎用入出力データのクロス */
CloseHandle(hGenIo);

return 0;
}
```

## 5-4 RAS機能

### 5-4-1 RAS機能について

EC100 シリーズには、ハードウェアによる IN0 リセット機能、IN1 割込み機能が実装されています。I/O ポート上にマッピングされた制御レジスタを操作することによって、IN0 入力時にハードウェアリセットを掛けることができます。また、IN1 入力時に割込みを発生させることができます。

### 5-4-2 RAS-INドライバについて

RAS-IN ドライバは IN0 リセット機能、IN1 割込み機能を、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。ユーザーアプリケーションから、IN0 リセット機能と IN1 割込み機能の ON/OFF 設定とイベントによる IN1 割込み通知の機能を使用することができます。

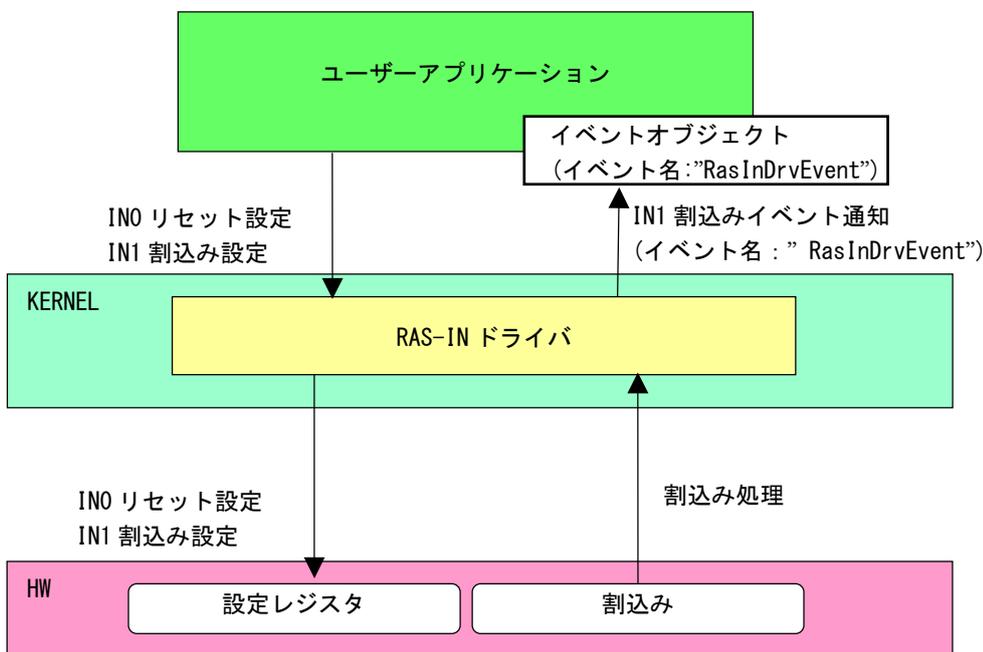


図 5-4-2-1. RAS-INドライバ

5-4-3 RAS-INデバイス

RAS-IN ドライバは RAS-IN デバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによって RAS-IN 機能を実行します。

| RAS-INデバイス      |                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|-----------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル        | ¥¥.¥RasInDrv                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| 説明              | INOリセット設定、IN1割り込み設定を行うことができます。デバイスの使用は 1 アプリケーションのみです。複数のアプリケーションから使用することはできません。                                                                                                                                                                                                                   |
| CreateFile      | <p>デバイスファイル(¥¥. ¥RasInDrv)をオープンし、デバイスハンドルを取得します。</p> <pre> hRasIn = CreateFile(     "¥¥¥¥. ¥¥RasInDrv",     GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,     FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,     NULL,     OPEN_EXISTING,     0,     NULL );                     </pre>                                       |
| CloseHandle     | <p>デバイスハンドルをクローズします。</p> <pre>CloseHandle(hRasIn);</pre>                                                                                                                                                                                                                                           |
| ReadFile        | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| WriteFile       | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| DeviceIoControl | <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>IOCTL_RASINDRV_SINORST</b><br/>INOリセットを設定します。</li> <li>● <b>IOCTL_RASINDRV_GINORST</b><br/>現在のINOリセット設定を取得します。</li> <li>● <b>IOCTL_RASINDRV_SIN1INT</b><br/>IN1割り込みを設定します。</li> <li>● <b>IOCTL_RASINDRV_GIN1INT</b><br/>現在のIN1割り込み設定を取得します。</li> </ul> |

5-4-4 IN1 割込みの使用手順

基本的な使用手順を以下に示します。

IN1 割込み通知用イベントハンドルを作成後、IN1 割込み通知用イベントハンドルでのイベント待ち準備が整ったところで、RAS-IN デバイスに IN1 割込み有効を設定します。

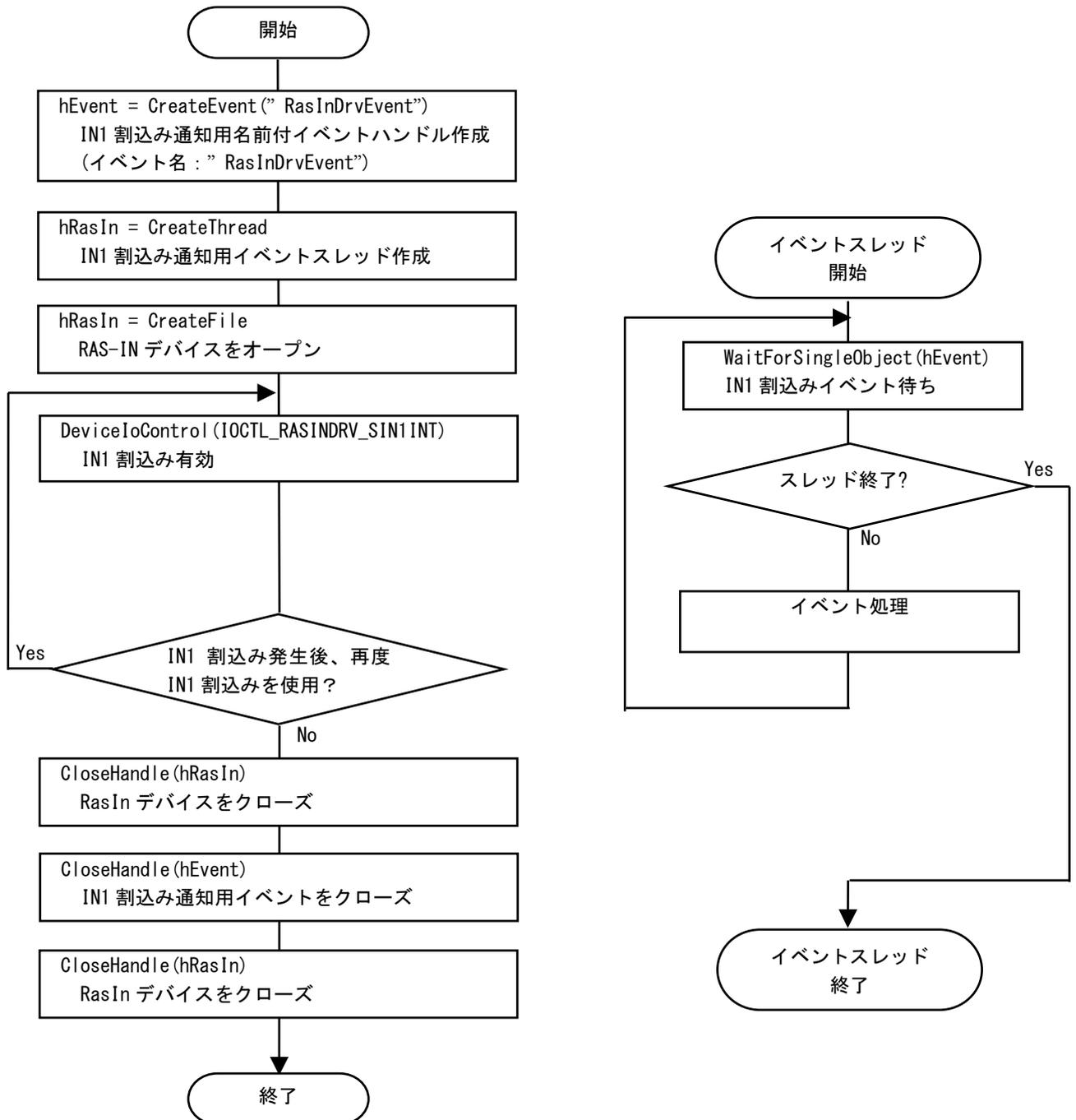


図 5-4-4-1. IN1 割込み仕様手順

5-4-5 複数アプリケーションでIN1 割り込み発生時に同時に使用する場合

複数アプリケーションで IN1 割り込み発生時に同時にイベント処理する場合の使用手順を以下に示します。  
 メインアプリケーションで IN1 割り込み通知用名前付き手動リセットのイベントハンドルを作成後、IN1 割り込み通知用イベントハンドルでのイベント待ち準備が整ったところで、RAS-IN デバイスに IN1 割り込み有効を設定します。サブアプリケーションは、手動リセットの IN1 割り込み通知用名前付きイベントハンドルを作成後、IN1 割り込み通知用イベントハンドルでのイベント待ち準備を行います。IN1 割り込みが発生すれば、メイン、サブの両アプリケーションに同時にイベントが発生します。

※ IN1 割り込み有効/無効は RAS-IN デバイスをオープンしたアプリケーションしか行えません。複数のアプリケーションからは IN1 割り込み有効/無効できませんので注意してください。

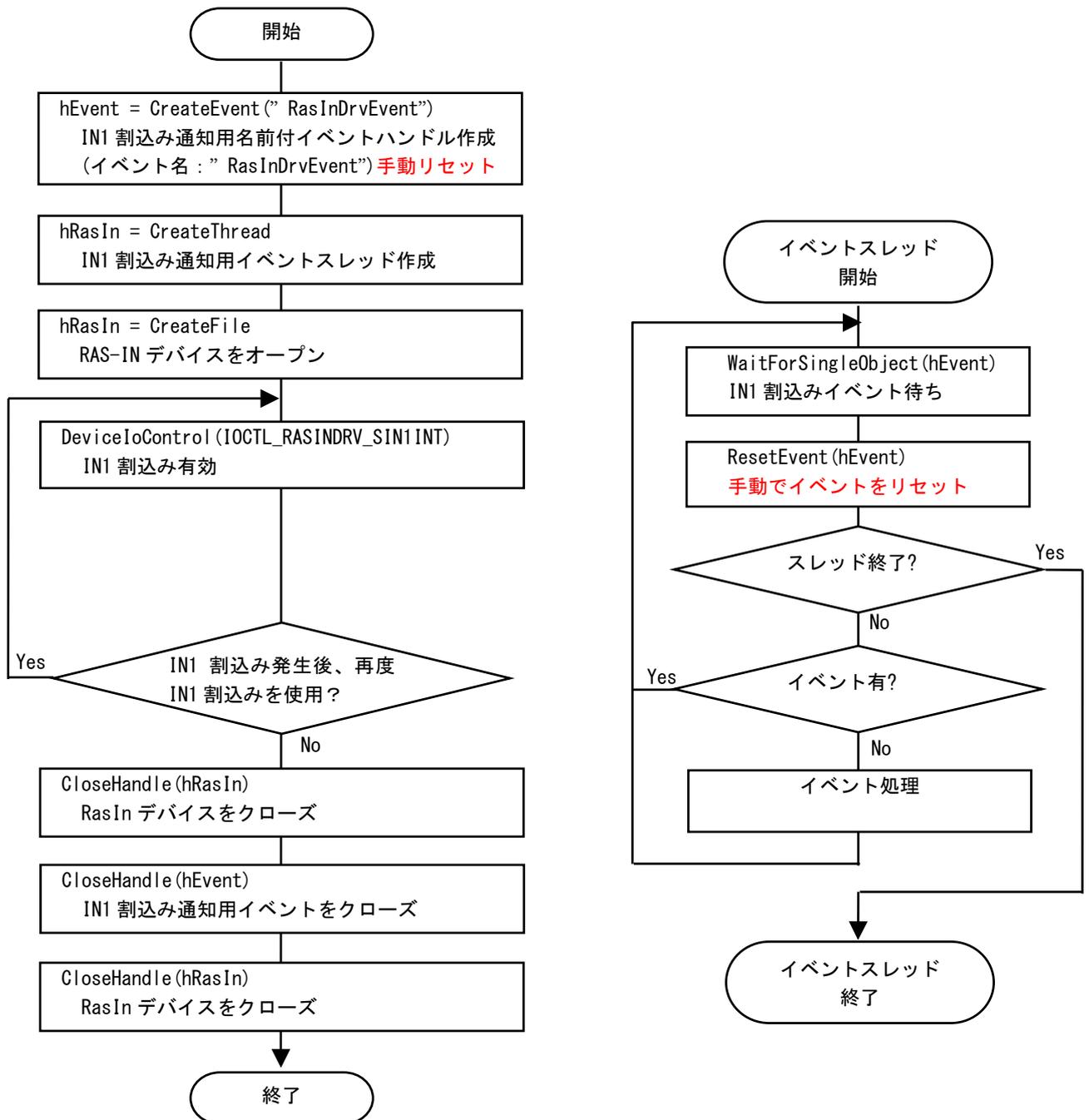


図 5-4-5-1. 複数アプリケーションでIN1 割り込みを使用する手順

## 5-4-6 DeviceIoControl リファレンス

## IOCTL\_RASINDRV\_SINORST

**機能**

IN0 リセットを設定します。

**パラメータ**

lpInBuf : IN0 リセット情報を格納するポインタを指定します。  
NInBufSize : IN0 リセット情報を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
NOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタ。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**IN0 リセット情報**

データタイプ : ULONG  
データサイズ : 4 バイト  
内容 : 1: IN0 リセット有効, 0: IN0 リセット無効

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

IN0 リセットを設定します。

IN0 リセットを有効にする場合は、IN0 リセットの設定を格納するポインタに 1、無効にする場合は 0 を設定の上、DeviceIoControl を実行してください。

---

## IOCTL\_RASINDRV\_GINORST

---

**機能**

INO リセット設定を取得します。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
NInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : INO リセット情報を格納するポインタを指定します。  
NOutBufSize : INO リセット情報を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタ。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**INO リセット情報**

---

データタイプ : ULONG  
データサイズ : 4 バイト  
内容 : 1: INO リセット有効, 0: INO リセット無効

---

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

現在の INO リセット設定値を取得します。

---

## IOCTL\_RASINDRV\_SIN1INT

---

**機能**

IN1 割込みを設定します。

**パラメータ**

lpInBuf : IN1 割込み情報を格納するポインタを指定します。  
NInBufSize : IN1 割込み情報を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
NOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**IN1 割込み情報**

---

データタイプ : ULONG  
データサイズ : 4 バイト  
内容 : 1: IN1 割込み有効, 0: IN1 割込み無効

---

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

IN1 割込みの設定を行います。

IN1 割込みを有効にする場合は、IN1 割込みの設定を格納するポインタに 1、無効にする場合は 0 を設定の上、DeviceIoControl を実行してください。

---

## IOCTL\_RASINDRV\_GIN1INT

---

**機能**

IN1 割込み設定を取得します。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
NInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : IN1 割込み情報を格納するためのポインタを指定します。  
NOutBufSize : IN1 割込み情報のサイズを指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**IN1 割込み情報**

---

データタイプ : ULONG  
データサイズ : 4 バイト  
内容 : 1: IN1 割込み有効, 0: IN1 割込み無効

---

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

現在の IN1 割込み設定値を取得します。

## 5-4-7 サンプルコード

## ● INO リセット

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_Reset¥In0Reset」に INO リセット機能のサンプルコードを用意しています。  
リスト 5-4-7-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-4-7-1. INO リセット

```

/**
 汎用入力 INO リセット制御方法サンプルソース
**/
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥RasinDrvDD.h"

#define RASINDRIVER_FILENAME "¥¥¥¥. ¥¥RasInDrv"

int main(void)
{
 HANDLE hRasin;
 ULONG retlen;
 ULONG reset;
 ULONG errno;
 BOOL ret;

 /*
 * ドライバオブジェクトの作成
 */
 hRasin = CreateFile(
 RASINDRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
 if (hRasin == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
 }

 /*
 * INO リセットを有効にする
 *
 * reset: 1 有効
 * : 0 無効
 */
}

```

```
reset = 1;
ret = DeviceIoControl(
 hRasin,
 IOCTL_RASINDRV_SINORST,
 &reset,
 sizeof(ULONG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);

if(!ret) {
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl set INORST error: %d¥n", errno);
 CloseHandle(hRasin);
 return -1;
}
else {
 fprintf(stdout, "ioctl set INORST success: %d¥n", reset);
}

/*
 * INO リセットを確認する
 */
ret = DeviceIoControl(
 hRasin,
 IOCTL_RASINDRV_GINORST,
 NULL,
 0,
 &reset,
 sizeof(ULONG),
 &retlen,
 NULL
);

if(!ret) {
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl get INORST error: %d¥n", errno);
 CloseHandle(hRasin);
 return -1;
}
else {
 fprintf(stdout, "ioctl get INORST success: %d¥n", reset);
}

CloseHandle(hRasin);
return 0;
}
```

## ● IN1 割込み

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_Interrupt¥In1Interrupt」に IN1 割込み機能を使用したサンプルコードを用意しています。リスト 5-4-7-2 にサンプルコードを示します。

リスト 5-4-7-2. IN1 割込み

```

/**
 汎用入力 IN1 割込み制御サンプルソース
**/
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥RasinDrvDD.h"

#define RASINDRIVER_FILENAME "¥¥¥¥.¥¥RasinDrv"

//-----
typedef struct {
 int No;
 HANDLE hEvent;
 HANDLE hThread;
 HANDLE hRasin;
 volatile BOOL fIn1Int;
 volatile BOOL fStart;
 volatile BOOL fFinish;
} RASINEVENT_INFO, *PRASINEVENT_INFO;

//-----
/*
 * 割込みハンドラ
 */
DWORD WINAPI In1IntEventProc(void *pData)
{
 PRASINEVENT_INFO info = (PRASINEVENT_INFO)pData;
 DWORD ret;

 printf("In1IntEventProc: Start¥n");

 info->fFinish = FALSE;
 while(1) {
 if(WaitForSingleObject(info->hEvent, INFINITE) != WAIT_OBJECT_0) {
 break;
 }
 ResetEvent(info->hEvent); // イベントオブジェクト生成時に
 // 手動リセットを設定した場合は
 // 手動でイベントオブジェクトを
 // 非シグナル状態にする必要があります。

 if(!info->fStart) {
 break;
 }
 }
}

```

```
 }
 printf("In1IntEventProc: Interrupt¥n");
}
info->fFinish = TRUE;

printf("In1IntEventProc: Finish¥n");
return 0;
}

//-----
BOOL CreateIn1IntEventInfo(PRASINEVENT_INFO info)
{
 DWORD thrd_id;
 ULONG retLen;
 BOOL ret;

 info->hEvent = NULL;
 info->hThread = NULL;
 info->hRasin = INVALID_HANDLE_VALUE;

 info->fStart = FALSE;
 info->fFinish = FALSE;
 info->fIn1Int = FALSE;

 /* イベントオブジェクトの作成
 * 複数アプリケーションでイベントを共有する場合は、
 * CreateFile でドライバオブジェクトを作成するより前に
 * CreateEvent で手動リセットを有効にした名前付き
 * イベントを作成する必要があります。
 * 単アプリケーションの場合、自動リセットで問題ありません。
 */
 info->hEvent = CreateEvent(
 NULL,
 TRUE, // 手動リセットを指定します。
 FALSE,
 RASINDRV_EVENT_NAME // イベント名を指定します。
);

 if(info->hEvent == NULL) {
 printf("CreateIn1IntEventInfo: CreateEvent: NG¥n");
 return FALSE;
 }

 /*
 * イベントスレッドを生成
 */
 info->hThread = CreateThread(
 (LPSECURITY_ATTRIBUTES) NULL,
 0,
 (LPTHREAD_START_ROUTINE) In1IntEventProc,
 (LPVOID) info,
 CREATE_SUSPENDED,
 &thrd_id
);
}
```

```

);
 if(info->hThread == NULL) {
 CloseHandle(info->hEvent);
 printf("CreateIn1IntEventInfo: CreateThread: NG¥n");
 return FALSE;
 }

 /*
 * ドライバオブジェクトの作成
 */
 info->hRasin = CreateFile(
 RASINDRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
 if(info->hRasin == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 CloseHandle(info->hThread);
 CloseHandle(info->hEvent);
 printf("CreateIn1IntEventInfo: CreateFile: NG¥n");
 return FALSE;
 }

 return TRUE;
}

//-----
void DeleteIn1IntEvent(PRASINEVENT_INFO info)
{
 ULONG retlen;

 // Stop Thread
 info->fStart = FALSE;
 SetEvent(info->hEvent);

 // Wait Thread Stop, Close Thread
 while(!info->fFinish) {
 Sleep(10);
 }

 // Close Handle
 CloseHandle(info->hThread);
 CloseHandle(info->hEvent);
 CloseHandle(info->hRasin);
}

//-----
/*
 * IN1 Interrupt の取得

```

```
*/
BOOL Get_IN1Int(HANDLE hdriver, ULONG *value)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 // Get IN1 Interrupt
 ret = DeviceIoControl(
 hdriver,
 IOCTL_RASINDRV_GIN1INT,
 NULL,
 0,
 &value,
 sizeof(ULONG),
 &retlen,
 NULL
);

 return ret;
}

//-----
/*
 * IN1 Interrupt の設定
 */
BOOL Set_IN1Int(HANDLE hdriver, ULONG value)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 // Set IN1 Interrupt
 ret = DeviceIoControl(
 hdriver,
 IOCTL_RASINDRV_SIN1INT,
 &value,
 sizeof(ULONG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);

 return ret;
}

//-----

int main(void)
{
 int c;
 BOOL ret;
 DWORD errno;
 DWORD onoff;
}
```

```
RASINEVENT_INFO info;

/*
 * イベントオブジェクト、
 * イベントスレッド、
 * ドライバオブジェクトの作成
 */
if(!CreateIn1IntEventInfo(&info)){
 printf("CreateIn1IntEvent: NG¥n");
 return -1;
}

/*
 * 現在の設定を取得
 *
 * onoff: 1 有効
 * : 0 無効
 */
ret = Get_IN1Int(info.hRasin, &onoff);
if(!ret){
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl get IN1INT error: %d¥n", errno);
 DeleteIn1IntEvent(&info);
 return -1;
}
else {
 fprintf(stdout, "ioctl get IN1INT success: %d¥n", onoff);
}

/*
 * IN1 割込みを有効にする
 * 有効の場合向こうに変更し終了
 * onoff: 1 有効
 * : 0 無効
 */
if (onoff != 1)
 onoff = 1;
else
 onoff = 0;

ret = Set_IN1Int(info.hRasin, onoff);
if(!ret){
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl set IN1INT error: %d¥n", errno);
 DeleteIn1IntEvent(&info);
 return -1;
}
else {
 fprintf(stdout, "ioctl set IN1INT success: %d¥n", onoff);
 // Resume Thread
 info.fStart = TRUE;
 ResumeThread(info.hThread);
}
```

```
 if (onoff == 0) {
 fprintf(stdout, "IN1 Interrupt off\n");
 return 1;
 }
}

while(1) {
 if(kbhit()){
 c = getch();
 if(c == 'q' || c == 'Q')
 break;
 }
}

/*
 * イベントオブジェクト、
 * イベントスレッド、
 * ドライバオブジェクトの破棄
 */
DeleteIn1IntEvent (&info);

return 0;
}

//-----
```

## 5-5 シリアルコントロール機能

### 5-5-1 シリアルコントロール機能について

EC100 シリーズには、RS-232C 以外に RS-422、RS-485 通信を行う事ができるシリアルポートが実装されています。シリアルコントロールドライバを操作することによって、指定したポートを RS-232C/RS-422/RS-485 に切替えることができます。

**※ シリアルポートタイプを切替える場合は、シリアルコントロール機能の設定に合わせて、シリアルポート設定スイッチを設定してください。**

### 5-5-2 シリアルコントロールドライバについて

シリアルコントロール(以下、SciCtl と称します)ドライバはシリアルコントロール機能を、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。ユーザーアプリケーションから、ポートの設定と送信イネーブルタイムアウト時間を設定することができます。

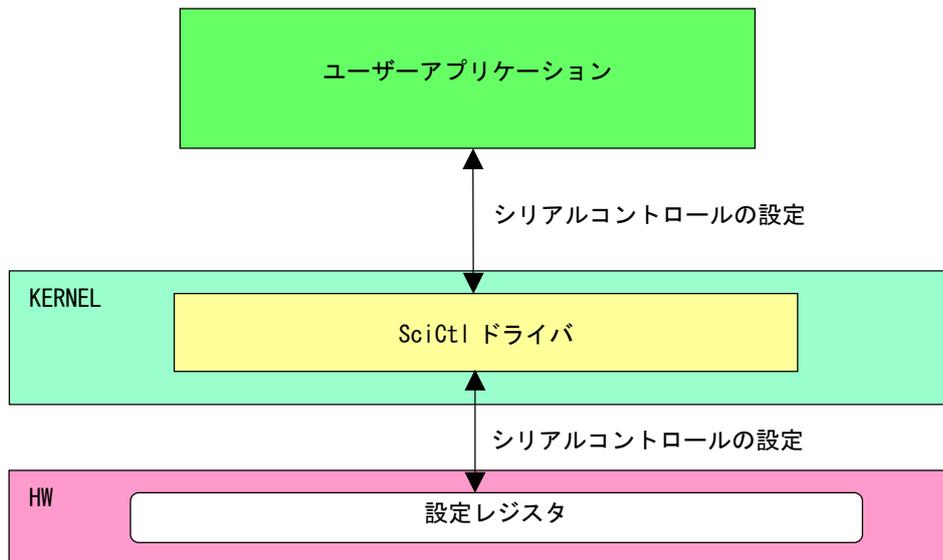


図 5-5-2-1. SciCtlドライバ

5-5-3 SciCtlデバイス

SciCtl ドライバは SciCtl デバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによってシリアルコントロール機能を実行します。

| SciCtlデバイス      |                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
|-----------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル        | ¥¥.¥SciCtl                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| 説明              | シリアルコントロール機能の設定をすることができます。                                                                                                                                                                                                                                                              |
| レジストリ設定         | <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥SciCtl</p> <p>[VALUE:DWORD] Com1Type<br/>シリアルポートタイプを設定します。<br/>ドライバ起動時(OS起動時)にこの値を参照します。(デフォルト値: 0)</p> <p>[VALUE:DWORD] Com1Timer<br/>RS-485の送信イネーブル時間を設定します。マイクロ秒単位で設定します。<br/>ドライバ起動時(OS起動時)にこの値を参照します。(デフォルト値: 0)</p> |
| CreateFile      | <p>デバイスファイル(¥¥. ¥SciCtl)をオープンし、デバイスハンドルを取得します。</p> <pre>hSciCtl = CreateFile(     "¥¥¥¥. ¥¥SciCtl",     GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,     FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,     NULL,     OPEN_EXISTING,     0,     NULL );</pre>                                                     |
| CloseHandle     | <p>デバイスハンドルをクローズします。</p> <pre>CloseHandle(hSciCtl);</pre>                                                                                                                                                                                                                               |
| ReadFile        | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| WriteFile       | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| DeviceIoControl | <ul style="list-style-type: none"> <li>● IOCTL_SCICTLDRV_SETCONFIG<br/>シリアルコントロールを設定します。</li> <li>● IOCTL_SCICTLDRV_GETCONFIG<br/>シリアルコントロールを取得します。</li> </ul>                                                                                                                          |

## 5-5-4 DeviceIoControlリファレンス

## IOCTL\_SCICTLDRV\_SETCONFIG

**機能**

シリアルコントロールの設定を行います。

**パラメータ**

lpInBuf : SCICTL\_CONF\_PAR を格納するためのポインタを指定します。  
 NInBufSize : SCICTL\_CONF\_PAR のサイズを指定します。  
 lpOutBuf : NULL を指定します。  
 NOutBufSize : 0 を指定します。  
 lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
 lpOverlapped : NULL を指定します。

**SCICTL\_CONF\_PAR**

```
typedef struct {
 ULONG ch;
 ULONG type;
 ULONG timer;
} SCICTL_CONF_PAR, *P_SCICTL_CONF_PAR;
```

**ch** : チャンネル [0: SI01, 1: SI02]  
**type** : シリアルポートタイプ [0: RS-232C, 1: RS-422, 2: RS-485]  
**timer** : RS-485 の送信イネーブル時間 [0~65535us]

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

シリアルコントロールの設定を行います。シリアルの通信を開始する前に、このコントロールを実行してシリアルコントロールの設定を行うようにしてください。

---

## IOCTL\_SCICTLDRV\_GETCONFIG

---

**機能**

シリアルコントロール設定を取得します。

**パラメータ**

`lpInBuf` : NULL を指定します。  
`NInBufSize` : 0 を指定します。  
`LpOutBuf` : `SCICTL_CONF_PAR` を格納するためのポインタを指定します。  
`NOutBufSize` : `SCICTL_CONF_PAR` のサイズを指定します。  
`LpBytesReturned` : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
`LpOverlapped` : NULL を指定します。

**SCICTL\_CONF\_PAR**

---

```
typedef struct {
 ULONG ch;
 ULONG type;
 ULONG timer;
} SCICTL_CONF_PAR, *P_SCICTL_CONF_PAR;
```

`ch` : チャンネル [0: S101, 1: S102]  
`type` : シリアルポートタイプ [0: RS-232C, 1: RS-422, 2: RS-485]  
`timer` : RS-485 の送信イネーブル時間 [0~65535us]

---

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

現在のシリアルコントロール設定値を取得します。

## 5-5-5 サンプルコード

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_SerialControl¥SerialControlConfig」にシリアルポートの RS-232C/422/485 切替えのサンプルコードを用意しています。リスト 5-5-5-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-5-5-1. RS-232C/422/485 切替え

```

/**
 シリアルポート RS422/RS485/RS232C 切替え制御方法サンプルソース
**/
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SciCtlIDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥. ¥¥SciCtlDrv"

int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE hSciCtl;
 ULONG retlen;
 ULONG errno;
 BOOL ret;
 int ch, type, timer;
 SCICTL_CONF_PAR conf;

 if(argc != 4) {
 printf("invalid arg¥n");
 printf("TestSciCtl.exe [ch(0,1)] [type] [timer]¥n");
 return -1;
 }
 sscanf(*(argv + 1), "%u", &ch);
 sscanf(*(argv + 2), "%u", &type);
 sscanf(*(argv + 3), "%u", &timer);

 /*
 * ドライバオブジェクトの作成
 */
 hSciCtl = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);

 if(hSciCtl == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 }
}

```

```
 return -1;
 }

 /*
 * シリアルコントロール情報を書込む
 *
 * conf.ch
 * ポート番号 0: SI01
 * 1: SI02
 *
 * conf.type
 * ポートタイプ 0: RS232C
 * 1: RS422
 * 2: RS485
 *
 * conf.timer
 * RS485 用 TX ディセーブルタイマ[マイクロ秒]
 * 送信完了から設定時間の間、再送信がなければ
 * TX がディセーブルされます。
 */
 conf.ch = ch;
 conf.type = type;
 conf.timer = timer;

 ret = DeviceIoControl(
 hSciCtl,
 IOCTL_SCICTLDRV_SETCONFIG,
 &conf,
 sizeof(SCICTL_CONF_PAR),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);

 if(!ret){
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl set IOCTL_SCICTLDRV_SETCONFIG error: %d\n", errno);
 CloseHandle(hSciCtl);
 return -1;
 }

 /*
 * シリアルコントロール情報を読み出す
 */
 ret = DeviceIoControl(
 hSciCtl,
 IOCTL_SCICTLDRV_GETCONFIG,
 &conf,
 sizeof(SCICTL_CONF_PAR),
 &conf,
 sizeof(SCICTL_CONF_PAR),
 &retlen,
```

```
 NULL
);
 if(!ret){
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl set IOCTL_SCICTLDRV_GETCONFIG error: %d\n", errno);
 CloseHandle(hSciCtl);
 return -1;
 }
 printf("SciCtlConf.exe ch=%u, type=%u, timer=%u\n", conf.ch, conf.type, conf.timer);

 CloseHandle(hSciCtl);
 return 0;
}
```

## 5-6 バックアップSRAM

### 5-6-1 バックアップSRAMについて

EC100 シリーズには、バックアップ電池が搭載されている SRAM が実装されています。SRAM ドライバを操作することによって、バックアップ SRAM の読み書きを行うことができます。

### 5-6-2 SRAMドライバについて

SRAM ドライバは SRAM の読み書きを、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。

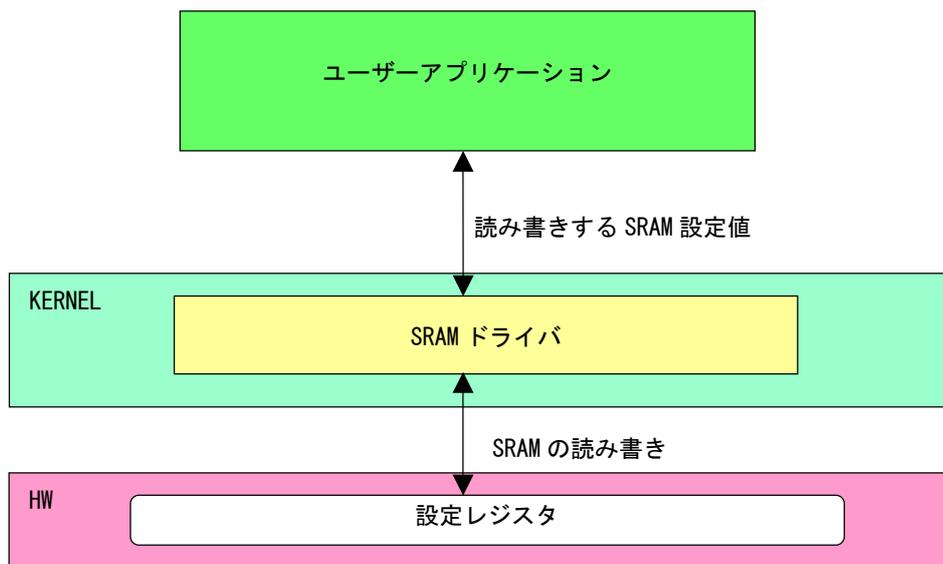


図 5-6-2-1. SRAMドライバ

5-6-3 SRAMデバイス

SRAM ドライバは SRAM デバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによって SRAM の読み書きを行います。

| SRAMデバイス        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|-----------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル        | ¥¥.¥SramDrv                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| 説明              | SRAMの読み書きを行うことができます。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| CreateFile      | デバイスファイル(¥¥. ¥SramDrv)をオープンし、デバイスハンドルを取得します。<br><pre>                     hSram = CreateFile(                         "¥¥¥¥. ¥¥SramDrv",                         GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,                         FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,                         NULL,                         OPEN_EXISTING,                         0,                         NULL                     );                     </pre> |
| CloseHandle     | デバイスハンドルをクローズします。<br>CloseHandle(hSram);                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| ReadFile        | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| WriteFile       | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| DeviceIoControl | <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>IOCTL_SRAMDRV_RW</b><br/>SRAMの読み書きを行います。</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |

## 5-6-4 DeviceIoControlリファレンス

## IOCTL\_SRAMDRV\_RW

**機能**

SRAM の読み書きを行います。

**パラメータ**

lpInBuf : SRAMDRV\_RW\_PAR を格納するためのポインタを指定します。  
 NInBufSize : SRAMDRV\_RW\_PAR のサイズを指定します。  
 lpOutBuf : SRAMDRV\_RW\_PAR を格納するためのポインタを指定します。  
 NOutBufSize : SRAMDRV\_RW\_PAR のサイズを指定します。  
 lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
 lpOverlapped : NULL を指定します。

**SRAMDRV\_RW\_PAR**

```
typedef struct {
 ULONG RW;
 ULONG Type;
 ULONG Addr;
 ULONG BufferPtr;
 ULONG Length;
} SRAMDRV_RW_PAR, *PSRAMDRV_RW_PAR;
```

**RW** : リードライト [0: リード, 1: ライト]  
**Type** : タイプ [1: 8 ビット, 2: 16 ビット]  
**Addr** : アドレス [0x00000 ~ 0x7F000]  
**BufferPtr** : データのポインタ  
**Length** : サイズ [0x00000 ~ 0x7F000]

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

SRAM の読み書きを行います。

SRAM の容量は 512K バイトですが、4K バイトをシステムで使用しているため、ユーザーが使用できるのは [0x00000~0x7F000] の 508K バイトになります。

リードする場合は開始アドレス、サイズ、データを設定の上、lpInBuf と lpOutBuf に SRAMDRV\_RW\_PAR 構造体を渡します。正常にリードできた場合は渡したポインタにリードした SRAM の値が格納されています。

ライトする場合は開始アドレス、サイズ、データを設定の上、lpInBuf と lpOutBuf に SRAMDRV\_RW\_PAR 構造体を渡します。正常にライトできた場合は、指定した値が SRAM に書込まれます。

## 5-6-5 サンプルコード

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_SRAM¥SramReadWriteCheck」にバックアップ SRAM のデータ Read/Write を行うサンプルコードを用意しています。リスト 5-6-5-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-6-5-1. バックアップSRAM

```
/**
 * バックアップ SRAM 制御方法サンプルソース
 */
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SramDrvDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥. ¥¥SramDrv"

#define RASRAM_SIZE 0x7F000 /* バックアップ SRAM サイズ */

unsigned char rasram[RASRAM_SIZE];

int main(int argc, char **argv)
{
 ULONG i;
 HANDLE hSram;
 ULONG retlen;
 BOOL ret;
 UCHAR d;
 SRAMDRV_RW_PAR rw_par;

 /*
 * ドライバオブジェクトの作成
 */
 hSram = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
 if(hSram == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
 }

 /*
 * 書込みデータの作成
 */
}
```

```
*/
for (i = 0, d = 1; i < RASRAM_SIZE; i++, d++){
 rasram[i] = d;
}

/*
 * データの書込み
 *
 * rw_par.RW
 * リードライト 0: リード
 * 1: ライト
 *
 * rw_par.Type
 * タイプ 1: 8 ビット
 * 2: 16 ビット
 *
 * rw_par.Addr
 * アドレス 0x00000 ~ 0x7F000
 *
 * rw_par.BufferPtr
 * データポインタ
 *
 * rw_par.Lenght
 * サイズ 0x00000 ~ 0x7F000
 *
 */
rw_par.RW = RW_WRITE;
rw_par.Type = TYPE_BYTE;
rw_par.Addr = 0;
rw_par.BufferPtr = (ULONG)rasram;
rw_par.Length = RASRAM_SIZE;

ret = DeviceIoControl(
 hSram,
 IOCTL_SRAMDRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(SRAMDRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(SRAMDRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL
);

if(!ret) {
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl set IOCTL_SRAMDRV_RW error: %d\n", errno);
 CloseHandle(hSram);
 return -1;
}

/*
 * データの読み込み
 */
```

```
memset(&rasram[0], 0x00, RASRAM_SIZE);

rw_par.RW = RW_READ;
rw_par.Type = TYPE_BYTE;
rw_par.Addr = 0;
rw_par.BufferPtr = (ULONG)rasram;
rw_par.Length = RASRAM_SIZE;

ret = DeviceIoControl(
 hSram,
 IOCTL_SRAMDRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(SRAMDRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(SRAMDRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL
);
if(!ret){
 errno = GetLastError();
 fprintf(stderr, "ioctl set IOCTL_SRAMDRV_RW error: %d\n", errno);
 CloseHandle(hSram);
 return -1;
}

/*
 * データのチェック
 */
for (i = 0, d = 1; i < RASRAM_SIZE; i++, d++){
 if(rasram[i] != d){
 fprintf(stderr, "rasram data check: failed\n");
 CloseHandle(hSram);
 return -1;
 }
}
fprintf(stdout, "rasram compare: success\n");

CloseHandle(hSram);
return 0;
}
```

## 5-7 汎用SW、汎用LED

### 5-7-1 汎用SW、汎用LEDについて

EC100 シリーズには、汎用 SW が 2 点、汎用 LED が 3 点用意されています。

● 汎用 SW

汎用 SW はスイッチによって機能が異なります。表 5-7-1-1 に汎用 SW の機能を示します。

表 5-7-1-1. 汎用SW機能

| 汎用 SW | 機能                                                                                                                               |
|-------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| SW1   | 汎用 SW1 は、電源 ON 直後に 3 秒間長押しされたら、ON 状態でラッチします。<br>SW1 がラッチ状態の場合、LD1 は点滅状態になります。<br>汎用 LED を操作し LD1 の点滅状態が解除されると、SW1 は OFF 状態になります。 |
| SW2   | アプリケーションでスイッチの現在の ON/OFF 状態を確認することができます。                                                                                         |

汎用 SW ポートのデータ形式を図 5-7-1-1 に示します。汎用 SW/LED ドライバでは、データ型での操作とビット指定での操作を行うことができます。

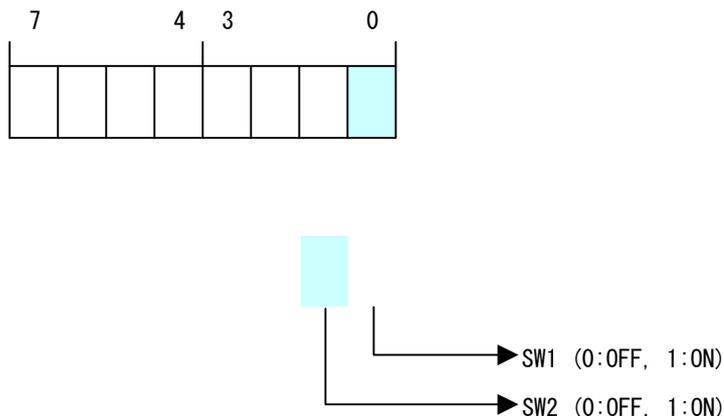


図 5-7-1-1. 汎用SWデータ

● 汎用 LED

汎用 LED は LED によって機能が異なります。表 5-7-1-2 に汎用 LED の機能を示します。

表 5-7-1-2. 汎用LED機能

| 汎用 LED | 機能                                                                                                                                                                                                |
|--------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| LD1    | 汎用 SW1 が ON ラッチしている間、LD1 は点滅します。<br>LD1 が点滅状態の場合、SW1 は ON 状態になります。<br>アプリケーションで点灯/消灯を操作することができます。<br>LD1 が点滅状態のとき LD1 を操作すると、点滅状態は解除され LD1 は指定した状態へと変化します。<br>LD1 の点滅状態が解除されると SW1 は OFF 状態になります。 |
| LD2    | アプリケーションで点灯/消灯を操作することができます。<br>LD1 が点滅状態のとき LD2 を操作すると、LD1 の点滅状態は解除されます。                                                                                                                          |
| LD3    | アプリケーションで点灯/消灯を操作することができます。<br>LD1 が点滅状態のとき LD3 を操作すると、LD1 の点滅状態は解除されます。                                                                                                                          |

汎用 LED ポートのデータ形式を図 5-7-1-2 に示します。汎用 SW/LED ドライバでは、データ型での操作とビット指定での操作を行うことができます。

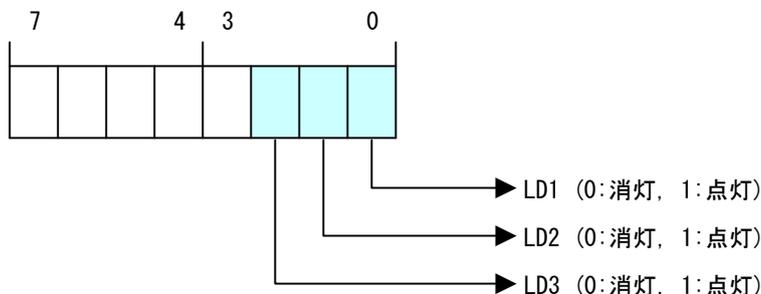


図 5-7-1-2. 汎用LEDデータ

5-7-2 汎用SW/LEDドライバについて

汎用 SW/LED ドライバは汎用 SW、汎用 LED を、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。ユーザーアプリケーションからは、汎用 SW/LED ドライバを直接制御することで汎用 SW/LED を制御することが可能です。

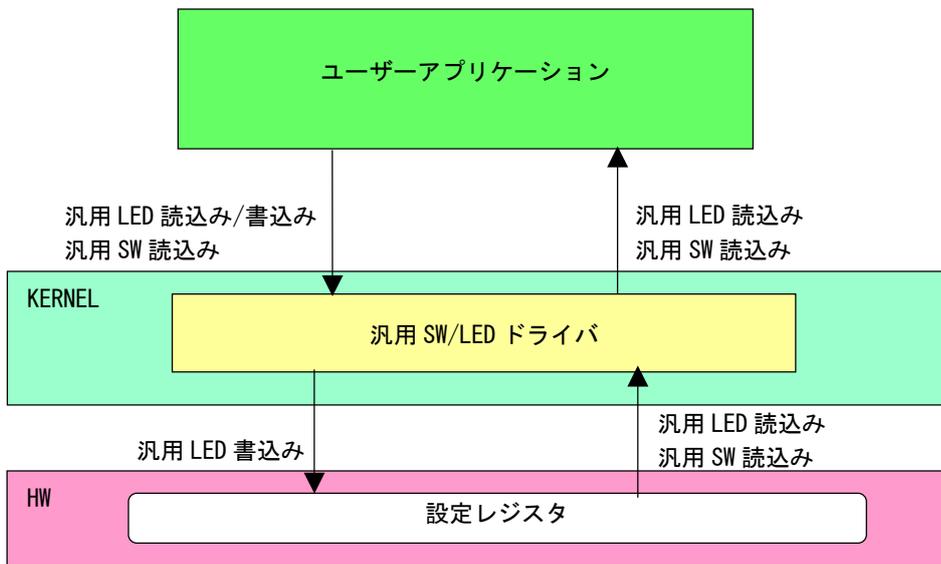


図 5-7-2-1. 汎用SW/LEDドライバ

5-7-3 汎用SW/LEDデバイス

汎用 SW/LED ドライバは汎用 SW/LED デバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによって汎用 SW、汎用 LED を操作します。

| 汎用SW/LEDデバイス    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
|-----------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル        | ¥¥.¥SwLedDrv                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| 説明              | 汎用SW、汎用LEDの制御を行うことができます。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| CreateFile      | デバイスファイル(¥¥. ¥SwLedDrv) をオープンし、デバイスハンドルを取得します。<br><pre>                     hSwLed = CreateFile(                         "¥¥¥¥. ¥¥SwLedDrv",                         GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,                         FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,                         NULL,                         OPEN_EXISTING,                         0,                         NULL                     );                     </pre> |
| CloseHandle     | デバイスハンドルをクローズします。<br><pre>                     CloseHandle(hSwLed);                     </pre>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| ReadFile        | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| WriteFile       | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| DeviceIoControl | <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>IOCTL_SWLEDDRV_RW</b><br/>汎用SW、汎用LEDのリードライトを行います。</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |

### 5-7-4 DeviceIoControl リファレンス

#### IOCTL\_SWLEDDRV\_RW

**機能**

汎用 SW、汎用 LED のリードライトを行います。

**パラメータ**

- lpInBuf : SWLEDDRV\_RW\_PAR を格納するためのポインタを指定します。
- NInBufSize : SWLEDDRV\_RW\_PAR のサイズを指定します。
- lpOutBuf : SWLEDDRV\_RW\_PAR を格納するためのポインタを指定します。
- NOutBufSize : SWLEDDRV\_RW\_PAR のサイズを指定します。
- LpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。
- LpOverlapped : NULL を指定します。

#### SWLEDDRV\_RW\_PAR

```
typedef struct {
 ULONG RW;
 ULONG Type;
 ULONG Bit;
 ULONG Data;
} SWLEDDRV_RW_PAR, *P_SWLEDDRV_RW_PAR;
```

- RW** : リードライト [0: リード, 1: ライト, 2: リードビット, 3: ライトビット]
- Type** : 入出力ポート [0: 汎用 SW ポート, 1: 汎用 LED ポート]
- Bit** : ビット番号<sup>(※1)</sup> [0Bit~2Bit]
- Data** : 入出力データ

**(※1) RW が 2: リードビット、3: ライトビットの時のみ有効です。**

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

汎用 SW、汎用 LED の制御を行います。

リードする場合は RW に「0: リード」か「2: リードビット」、ポート、ビット番号(リードビットの時のみ)を設定の上、lpInBuf と lpOutBuf に SWLEDDRV\_RW\_PAR 構造体を渡します。正常にリードできた場合は、入出力データに読み込んだポートの値が格納されます。

- データ型でのリード (RW = 0)
  - Type : 汎用 SW ポート・汎用 LED ポートを指定します。
  - Bit : 無視されます。
  - Data : 読込んだ値がデータ形式で格納されます。

- ビット指定でのリード (RW = 2)
  - Type : 汎用 SW ポート・汎用 LED ポートを指定します。
  - Bit : 読込むビットを指定します。
  - Data : 読込んだビット状態 (0、1) が格納されます。

ライトする場合は RW に「1:ライト」か「3:ライトビット」、ポート、ビット番号(ライトビットの時のみ)、ライトデータを入出力データに設定の上、lpInBuf と lpOutBuf に SWLEDDRV\_RW\_PAR 構造体を渡します。

- データ型でのライト (RW = 1)
  - Type : 汎用 LED ポートを指定します。
  - Bit : 無視されます。
  - Data : 書込む値をデータ形式で格納します。
- ビット指定でのライト (RW = 3)
  - Type : 汎用 LED ポートを指定します。
  - Bit : 書込むビットを指定します。
  - Data : 書込むビット状態 (0、1) を格納します。

## 5-7-5 サンプルコード

「¥SDK¥A|go¥Sample¥Sample\_SwLed¥SwLed」に汎用 SW/汎用 LED ドライバを使用したサンプルコードを用意しています。

## ● 汎用 SW のデータ型読み込み

「¥SDK¥A|go¥Sample¥Sample\_SwLed¥SwLed¥SwReadData.cpp」は、汎用 SW をデータ型で使用する読み込むプログラム例です。リスト 5-7-5-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-7-5-1. 汎用SWデータ型読み込み

```

/**
 * フロントパネル SW 入力制御サンプルソース
 * DATA アクセス
 */

#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SwLedDrvDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥.¥¥SwLedDrv"

BOOL ReadIn(HANDLE hDevice, USHORT *pBuffer)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 SWLEDDRV_RW_PAR rw_par;

 rw_par.RW = RW_READ;
 rw_par.Type = PORT_SW;
 rw_par.Bit = 0;

 ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_SWLEDDRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

 if(!ret) {
 return FALSE;
 }
 if(retlen != sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR)) {
 return FALSE;
 }
 *pBuffer = (USHORT)rw_par.Data;
}

```

```
 return TRUE;
}

int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE h_swled;
 BOOL ret;
 USHORT data;

 /* デバイスのオープン */
 h_swled = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);

 if(h_swled == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
 }

 /*
 SW 入力
 */
 ret = ReadIn(h_swled, &data);
 if(!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWLEDDRV_RW NG¥n");
 CloseHandle(h_swled);
 return -1;
 }

 printf("SW: Data=0x%02X¥n", data);

 /* デバイスのクローズ */
 CloseHandle(h_swled);

 return 0;
}
```

## ● 汎用 SW のビット指定読み

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_SwLed¥SwLed¥SwReadBit.cpp」は、汎用 SW をビット指定で読むプログラム例です。リスト 5-7-5-2 にサンプルコードを示します。

リスト 5-7-5-2. 汎用SWビット指定読み

```
/**
 * フロントパネル SW 入力制御サンプルソース
 * BIT アクセス
 */

#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SwLedDrvDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥.¥¥SwLedDrv"

BOOL ReadInBit(HANDLE hDevice, ULONG Bit, USHORT *pBuffer)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 SWLEDDRV_RW_PAR rw_par;

 rw_par.RW = RW_READBIT;
 rw_par.Type = PORT_SW;
 rw_par.Bit = Bit;

 ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_SWLEDDRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

 if(!ret) {
 return FALSE;
 }
 if(retlen != sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR)) {
 return FALSE;
 }
 *pBuffer = (USHORT)rw_par.Data;

 return TRUE;
}
```

```
int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE h_swled;
 BOOL ret;
 int bitno;
 USHORT bitsts;

 /* デバイスのオープン */
 h_swled = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
 if(h_swled == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
 }

 /*
 * SW 入力
 */
 for(bitno = 0; bitno < 2; bitno++){
 ret = ReadInBit(h_swled, bitno, &bitsts);
 if(!ret){
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWLEDDRW NG¥n");
 CloseHandle(h_swled);
 return -1;
 }

 printf("SW%d: Status=%d¥n", bitno, bitsts);
 }

 /* デバイスのクローズ */
 CloseHandle(h_swled);

 return 0;
}
```

## ● 汎用 LED のデータ型書込み

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_SwLed¥SwLed¥LedWriteData.cpp」は、汎用 LED にデータ型で書込むプログラム例です。リスト 5-7-5-3 にサンプルコードを示します。

リスト 5-7-5-3. 汎用LEDデータ型書込み

```
/**
 * フロントパネル LED 出力制御サンプルソース
 * DATA アクセス
 */

#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SwLedDrvDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥. ¥¥SwLedDrv"

BOOL WriteOut(HANDLE hDevice, USHORT Data)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 SWLEDDRV_RW_PAR rw_par;

 rw_par.RW = RW_WRITE;
 rw_par.Type = PORT_LED;
 rw_par.Bit = 0;
 rw_par.Data = (ULONG)Data;

 ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_SWLEDDRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

 if(!ret) {
 return FALSE;
 }
 if(retlen != sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR)) {
 return FALSE;
 }

 return TRUE;
}
```

```
int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE h_swled;
 BOOL ret;
 int data;

 if(argc != 2) {
 printf("Usage: LedWriteData <Data(0x??)>%n");
 return -1;
 }
 sscanf(*(argv + 1), "0x%x", &data);

 /* デバイスのオープン */
 h_swled = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
 if(h_swled == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG%n");
 return -1;
 }

 /*
 * LED 出力
 */
 ret = WriteOut(h_swled, (USHORT)data);
 if(!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWLEDDRV_RW NG%n");
 CloseHandle(h_swled);
 return -1;
 }

 /* デバイスのクローズ */
 CloseHandle(h_swled);

 return 0;
}
```

## ● 汎用 LED のビット指定書込み

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_SwLed¥SwLed¥LedWriteBit.cpp」は、汎用 LED にビット指定で書込むプログラム例です。リスト 5-7-5-4 にサンプルコードを示します。

リスト 5-7-5-4. 汎用LEDビット指定書込み

```
/**
 * フロントパネル LED 出力制御サンプルソース
 * BIT アクセス
 */

#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <mmsystem.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SwLedDrvDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥. ¥¥SwLedDrv"

BOOL WriteOutBit(HANDLE hDevice, ULONG Bit, USHORT Data)
{
 BOOL ret;
 ULONG retlen;

 SWLEDDRV_RW_PAR rw_par;

 rw_par.RW = RW_WRITEBIT;
 rw_par.Type = PORT_LED;
 rw_par.Bit = Bit;
 rw_par.Data = (ULONG)Data;

 ret = DeviceIoControl(hDevice,
 IOCTL_SWLEDDRV_RW,
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &rw_par,
 sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR),
 &retlen,
 NULL);

 if(!ret) {
 return FALSE;
 }
 if(retlen != sizeof(SWLEDDRV_RW_PAR)) {
 return FALSE;
 }

 return TRUE;
}
```

```
int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE h_swled;
 BOOL ret;
 int bitno;
 int bitsts;

 if(argc != 3) {
 printf("Usage: LedWriteBit <BitNo> <BitStatus>¥n");
 return -1;
 }
 sscanf(*(argv + 1), "%d", &bitno);
 sscanf(*(argv + 2), "%d", &bitsts);

 /* デバイスのオープン */
 h_swled = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
 if(h_swled == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
 }

 /*
 * LED 出力
 */
 ret = WriteOutBit(h_swled, bitno, bitsts);
 if(!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWLEDDRV_RW NG¥n");
 CloseHandle(h_swled);
 return -1;
 }

 /* デバイスのクローズ */
 CloseHandle(h_swled);

 return 0;
}
```

## 5-8 ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能

### 5-8-1 ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能について

EC100 シリーズには、ハードウェアによるウォッチドッグタイマ機能が実装されています。I/O ポート上にマッピングされた制御レジスタを操作することによって、アプリケーションからウォッチドッグタイマ機能を利用できるようにします。

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマと異なり、電源 OFF、リセットなどハードウェアによるタイムアウト処理が利用できます。ハードウェアによるタイムアウト処理は、OS がハングアップした様な状況でも強制的に実行させることができます。

シャットダウン、再起動、ポップアップ、イベント通知のタイムアウト処理は、ソフトウェア・ウォッチドッグタイマと同等の処理となります。タイムアウト処理がソフトウェアとなるため、OS がハングアップした場合などは、タイムアウト処理が実行されない場合があります。

※ タイムアウト処理を電源 OFF、リセットにする場合、シャットダウン処理は行われません。EWF 機能を使用しシステムを保護するようにしてください。

※ タイムアウト処理を電源 OFF にする場合、POWER スイッチを押したときの動作を設定する必要があります。「2-10-9 Watchdog Timer Configuration」を参考に電源オプションの設定を行ってください。

### 5-8-2 ハードウェア・ウォッチドッグタイマドライバについて

ハードウェア・ウォッチドッグタイマドライバはウォッチドッグタイマ機能を、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。

ユーザーアプリケーションから動作設定、開始/停止、タイムクリアを行うことができます。

タイムアウト処理を電源 OFF、リセットに設定した場合は、タイムアウトと同時にハードウェアによって強制的に電源 OFF、リセットが行われます。

タイムアウト処理をシャットダウン、再起動、ポップアップ通知に設定した場合は、タイムアウトはハードウェア・ウォッチドッグタイマ監視サービスに通知されます。ハードウェア・ウォッチドッグタイマ監視サービスは設定に従い、シャットダウン、再起動、ポップアップ通知の処理を行います。

タイムアウト処理をイベント通知に設定した場合は、タイムアウト通知をユーザーアプリケーションでイベントとして取得することができます。ユーザーアプリケーションで独自のタイムアウト処理を行うことができます。

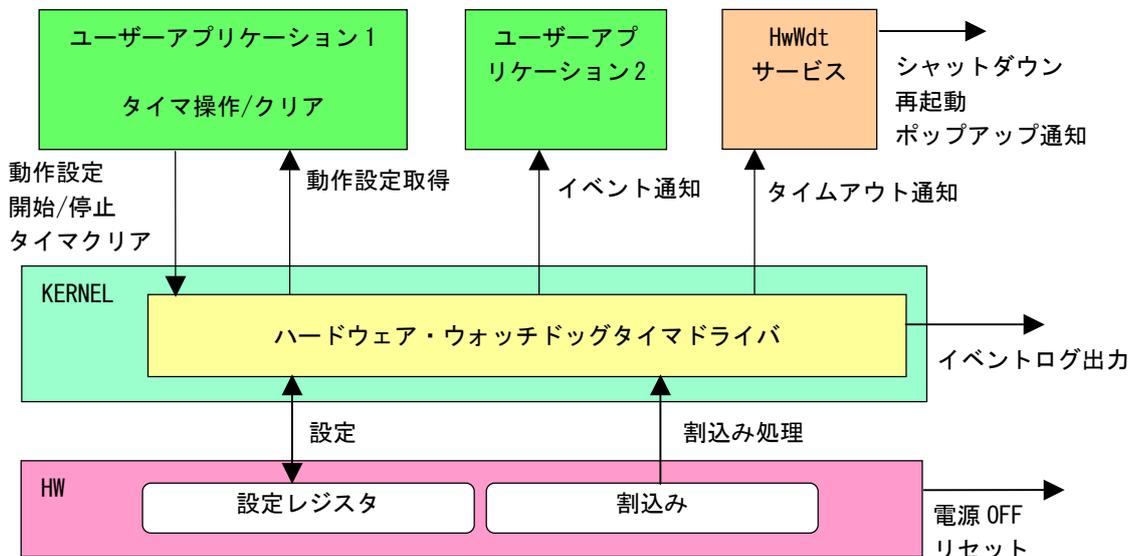


図 5-8-2-1. ハードウェア・ウォッチドッグタイマドライバ

ハードウェア・ウォッチドッグタイマは、タイムアウト発生を Windows イベントログに記録することができます。

タイムアウト処理が電源 OFF、リセットの場合は、再起動時にイベントログ出力が行われます。

タイムアウト処理がシャットダウン、再起動、ポップアップ通知、イベント通知の場合は、タイムアウト発生直後にイベントログ出力が行われます。

**※ タイムアウト処理が電源 OFF の場合、タイムアウト発生後に電源供給を断ってしまうとタイムアウト情報が消えてしまい、イベントログ出力は行われません。イベントログを記録する場合は、電源供給を断つ前に再起動してください。**

5-8-3 ハードウェア・ウォッチドッグタイマデバイス

ハードウェア・ウォッチドッグタイマドライバはハードウェア・ウォッチドッグタイマデバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによってウォッチドッグタイマ機能を操作します。

| ハードウェア・ウォッチドッグタイマデバイス |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
|-----------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル              | ¥¥. ¥HwWdtDrv                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| 説明                    | ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定、開始/停止、タイマクリアを行うことができます。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| レジストリ設定               | <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥HwWdtDrv¥Parameters<br/>[VALUE:DWORD] Action</p> <p>タイムアウト時の動作を設定します。タイムアウト時の動作は、デバイスオープン時に、このレジスタ値に初期化されます。(デフォルト値: 1)<br/>「Watchdog Timer Config Tool」で設定可能。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0: 電源OFF</li> <li>1: リセット</li> <li>2: シャットダウン</li> <li>3: 再起動</li> <li>4: ポップアップ通知</li> <li>5: イベント通知</li> </ul> <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥HwWdtDrv¥Parameters<br/>[VALUE:DWORD] Time</p> <p>タイムアウト時間を設定します。タイムアウト時間は、デバイスオープン時に、このレジスタ値に初期化されます。タイムアウト時間は[Time x 100msec]となります。(デフォルト値: 20)<br/>「Watchdog Timer Config Tool」で設定可能。<br/>1~160</p> <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥HwWdtDrv¥Parameters<br/>[VALUE:DWORD] EventLog</p> <p>タイムアウト時のイベントログ出力を設定します。イベントログ出力の設定は、デバイスオープン時にこのレジスタ値に初期化されます。(デフォルト値: 1)<br/>「Watchdog Timer Config Tool」で設定可能。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0: 無効</li> <li>1: 有効</li> </ul> |
| CreateFile            | <p>デバイスファイル(¥¥. ¥HwWdtDrv)をオープンし、デバイスハンドルを取得します。</p> <pre> hWdog = CreateFile(     "¥¥¥¥. ¥¥HwWdtDrv",     GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,     FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,     NULL,     OPEN_EXISTING,     0,     NULL );                     </pre>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |

|                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|-----------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ReadFile        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                 | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| WriteFile       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                 | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| DeviceIoControl |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                 | <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>IOCTL_HWWDT_SETCONFIG</b><br/>ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を行います。</li> <li>● <b>IOCTL_HWWDT_GETCONFIG</b><br/>ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を取得します。</li> <li>● <b>IOCTL_HWWDT_CONTROL</b><br/>ハードウェア・ウォッチドッグタイマの開始/停止を行います。</li> <li>● <b>IOCTL_HWWDT_STATUS</b><br/>ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作状態を取得します。</li> <li>● <b>IOCTL_HWWDT_CLEAR</b><br/>ハードウェア・ウォッチドッグタイマのタイマクリアを行います。</li> </ul> |

## 5-8-4 DeviceIoControlリファレンス

## IOCTL\_HWWDT\_SETCONFIG

**機能**

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を行います。

**パラメータ**

lpInBuf : HWWDT\_CONFIG を格納するポインタを指定します。  
 nInBufSize : HWWDT\_CONFIG を格納するポインタのサイズを指定します。  
 lpOutBuf : NULL を指定します。  
 nOutBufSize : 0 を指定します。  
 lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
 lpOverlapped : NULL を指定します。

**HWWDT\_CONFIG**

```
typedef struct {
 ULONG Action;
 ULONG Time;
 ULONG EventLog;
} HWWDT_CONFIG, *PHWWDT_CONFIG;
```

**Action** : タイムアウト時の動作 (0~5)  
 [0: 電源 OFF, 1: リセット, 2: シャットダウン, 3: 再起動,  
 4: ポップアップ, 5: イベント通知]

**Time** : タイムアウト時間 (1~160)  
 [Time x 100msec]

**EventLog** : イベントログ出力 (0, 1)  
 [0: 無効, 1: 有効]  
 Action が 0 (電源 OFF)、1 (リセット) の場合は無効です。  
 Action が 0 (電源 OFF)、1 (リセット) の場合はレジストリ設定に従い、  
 イベントログ出力を行います。

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を行います。

動作設定はデバイスオープン時にレジスタ設定値に初期化されます。オープン後に動作を変更したい場合は、この IOCTL コードを実行します。

タイムアウト時の動作が 0 (電源 OFF)、1 (リセット) の場合は、イベントログ出力の設定は無視されません。この場合、レジストリの設定値に従ってイベントログ出力を行います。

---

## IOCTL\_HWWDT\_GETCONFIG

---

**機能**

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を取得します。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
nInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : HWWDT\_CONFIG を格納するポインタを指定します。  
nOutBufSize : HWWDT\_CONFIG を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を取得します。

---

## IOCTL\_HWWDT\_CONTROL

---

### 機能

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの開始/停止を行います。

### パラメータ

lpInBuf : タイマ制御情報を格納するポインタを指定します。  
nInBufSize : タイマ制御情報を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
nOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

### タイマ制御情報

---

データタイプ : ULONG  
データサイズ : 4 バイト  
内容 : 0: タイマ停止  
1: タイマ開始 (デバイスクローズ時続行)  
2: タイマ開始 (デバイスクローズ時停止)

---

### 戻り値

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

### 説明

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの開始/停止の制御を行います。  
タイマ動作を開始する場合、デバイスクローズ時にタイマ動作を停止させるか、続行させるかを指定することができます。

## IOCTL\_HWWDT\_STATUS

---

### 機能

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作状態を取得します。

### パラメータ

lpInBuf : NULL を指定します。  
nInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : タイマ制御情報を格納するポインタを指定します。  
nOutBufSize : タイマ制御情報を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

### 戻り値

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

### 説明

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの動作状態を取得します。  
IOCTL\_HWWDT\_CONTROL でのタイマ制御状態を取得することができます。

---

## IOCTL\_HWWDT\_CLEAR

---

**機能**

ハードウェア・ウォッチドッグタイマのタイマクリアを行います。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
nInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
nOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

ハードウェア・ウォッチドッグタイマのタイマクリアを行います。  
タイマクリアすると、タイマが初期化されタイマカウントが再開されます。

## 5-8-5 サンプルコード

## ●タイマ操作

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_HwWdt¥HwWdt」にハードウェア・ウォッチドッグタイマのタイマ操作のサンプルコードを用意しています。リスト 5-8-5-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-8-5-1. ハードウェア・ウォッチドッグタイマ タイマ操作

```
/**
 * ハードウェアウォッチドッグタイマ
 * タイマ操作サンプルソース
 */
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥HwWdtDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥.¥¥HwWdtDrv"

int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE h_swwdt;
 ULONG retlen;
 BOOL ret;

 int wdt_action;
 int wdt_time;
 int wdt_eventlog;
 HWWDT_CONFIG wdt_config;

 ULONG startval;

 int keych;

 /*
 * 引数から動作を取得します。
 * 引数なしの場合は、動作設定を変更しません。
 */
 if(argc == 4) {
 sscanf(*(argv + 1), "%d", &wdt_action);
 sscanf(*(argv + 2), "%d", &wdt_time);
 sscanf(*(argv + 3), "%d", &wdt_eventlog);
 }
 else if(argc != 1) {
 printf("invalid arg¥n");
 printf("HwWdtClear.exe [<WDT ACTION> <WDT TIME> <WDT EVENTLOG>]¥n");
 return -1;
 }
}
```

```
/*
 * ハードウェアウォッチドッグの OPEN
 */
h_swwdt = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
if(h_swwdt == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
}

/*
 * OPEN 直後は、動作設定がデフォルト値となります。
 * 引数でタイムアウト動作、タイムアウト時間を
 * 指定した場合は、動作設定を変更します。
 */
if(argc != 1) {
 wdt_config.Action = (ULONG)wdt_action;
 wdt_config.Time = (ULONG)wdt_time;
 wdt_config.EventLog = (ULONG)wdt_eventlog;
 ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_HWWDT_SETCONFIG,
 &wdt_config,
 sizeof(HWWDT_CONFIG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
 if(!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_HWWDT_SETCONFIG NG¥n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
 }
}

/*
 * 動作設定の表示
 */
memset(&wdt_config, 0x00, sizeof(HWWDT_CONFIG));
ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_HWWDT_GETCONFIG,
 NULL,
 0,
```

```
 &wdt_config,
 sizeof(HWWDT_CONFIG),
 &retlen,
 NULL
);
 if(!ret){
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_HWWDT_GETCONFIG NG¥n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
 }
 printf("HwWdt Action = %d¥n", wdt_config.Action);
 printf("HwWdt Time = %d¥n", wdt_config.Time);
 printf("HwWdt EventLog = %d¥n", wdt_config.EventLog);

 /*
 * ウォッチドッグタイマスタート
 */
 startval = HWWDT_CONTROL_START; // クローズしても停止しません
 ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_HWWDT_CONTROL,
 &startval,
 sizeof(ULONG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
 if(!ret){
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_HWWDT_CONTROL NG¥n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
 }

 /*
 * タイムクリア処理('Q'または'q'キーで終了します)
 */
 while(1){
 if(kbhit()){
 keych = getch();
 if(keych == 'Q' || keych == 'q'){
 break;
 }
 }
 }

 /*
 * クリア
 */
 DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_HWWDT_CLEAR,
 NULL,
```

```
 0,
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
Sleep(100);
}

/*
 * ウォッチドッグタイマ停止
 */
startval = HWWDT_CONTROL_STOP;
ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_HWWDT_CONTROL,
 &startval,
 sizeof(ULONG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
if(!ret){
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_HWWDT_CONTROL NG\n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
}

CloseHandle(h_swwdt);
return 0;
}
```

## ● イベント通知取得

タイムアウト時の動作をイベント通知に設定した場合、ユーザーアプリケーションでタイムアウト通知をイベントとして取得することができます。

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_HwWdt¥HwWdt」にハードウェア・ウォッチドッグタイマのイベント取得処理のサンプルコードを用意しています。リスト 5-8-5-2 にサンプルコードを示します。

リスト 5-8-5-2. ハードウェア・ウォッチドッグタイマ イベント通知取得

```

/**
ハードウェアウォッチドッグタイマ
イベント取得サンプルソース
**/
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥HwWdtDD.h"

#define THREADSTATE_STOP 0
#define THREADSTATE_RUN 1
#define THREADSTATE_QUERY_STOP 2

#define MAX_EVENT 2

enum {
EVENT_FIN = 0,
EVENT_USER
};

HANDLE hEvent[MAX_EVENT];
HANDLE hThread;
ULONG ThreadState;

DWORD WINAPI EventThread(void *pData)
{
DWORD ret;

printf("EventThread: Start¥n");
ThreadState = THREADSTATE_RUN;

/*
* ウォッチドッグ ユーザーイベントを待ちます
*/
while(1) {
ret = WaitForMultipleObjects(MAX_EVENT, &hEvent[0], FALSE, INFINITE);
if(ret == WAIT_FAILED) {
break;
}
if(ThreadState == THREADSTATE_QUERY_STOP) {
break;
}
}
}

```

```
 if(ret == WAIT_OBJECT_0 + EVENT_USER) {
 printf("EventThread: UserEvent\n");
 }
 }
 ThreadState = THREADSTATE_STOP;

 printf("EventThread: Finish\n");
 return 0;
}

int main(int argc, char **argv)
{
 DWORD thid;
 int keych;
 int i;

 /*
 * スレッド終了用イベント
 */
 hEvent[EVENT_FIN] = CreateEvent(NULL, FALSE, FALSE, NULL);

 /*
 * ウォッチドッグ ユーザーイベント ハンドル取得
 */
 hEvent[EVENT_USER] = OpenEvent(SYNCHRONIZE, FALSE, HWWDT_USER_EVENT_NAME);
 if(hEvent[EVENT_USER] == NULL) {
 printf("CreateEvent: NG\n");
 return -1;
 }

 /*
 * ウォッチドッグ ユーザーイベント取得スレッド ハンドル取得
 */
 ThreadState = THREADSTATE_STOP;
 hThread = CreateThread(
 (LPSECURITY_ATTRIBUTES)NULL,
 0,
 (LPTHREAD_START_ROUTINE)EventThread,
 NULL,
 0,
 &thid
);
 if(hThread == NULL) {
 CloseHandle(hEvent);
 printf("CreateThread: NG\n");
 return -1;
 }

 /*
 * 'Q' または 'q' キーで終了します。
 */
}
```

```
 /*
while(1){
 if(kbhit()){
 keych = getch();
 if(keych == 'Q' || keych == 'q'){
 break;
 }
 }
}

/*
 * スレッドを終了
 */
ThreadState = THREADSTATE_QUERY_STOP;
SetEvent(hEvent[EVENT_FIN]);
while(ThreadState != THREADSTATE_STOP){
 Sleep(10);
}
CloseHandle(hThread);
for(i = 0; i < MAX_EVENT; i++){
 CloseHandle(hEvent[i]);
}

return 0;
}
```

## 5-9 ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能

### 5-9-1 ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ機能について

EC100 シリーズには、ソフトウェアによるウォッチドッグタイマ機能が実装されています。ドライバでタイマ機能を構築し、アプリケーションからウォッチドッグタイマ機能を利用できるようにします。

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマは、タイムアウト処理がソフトウェアとなります。OS がハングアップした場合などは、タイムアウト処理が実行されない場合があります。

### 5-9-2 ソフトウェア・ウォッチドッグタイマドライバについて

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマドライバはウォッチドッグタイマ機能を、ユーザーアプリケーションから利用できるようにします。

ユーザーアプリケーションから動作設定、開始/停止、タイムクリアを行うことができます。

タイムアウト処理をシャットダウン、再起動、ポップアップ通知に設定した場合、タイムアウトはソフトウェア・ウォッチドッグタイマ監視サービスに通知されます。ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ監視サービスは設定に従い、シャットダウン、再起動、ポップアップ通知の処理を行います。

タイムアウト処理をイベント通知とした場合、タイムアウト通知をユーザーアプリケーションでイベントとして取得することができます。ユーザーアプリケーションで独自のタイムアウト処理を行うことができます。

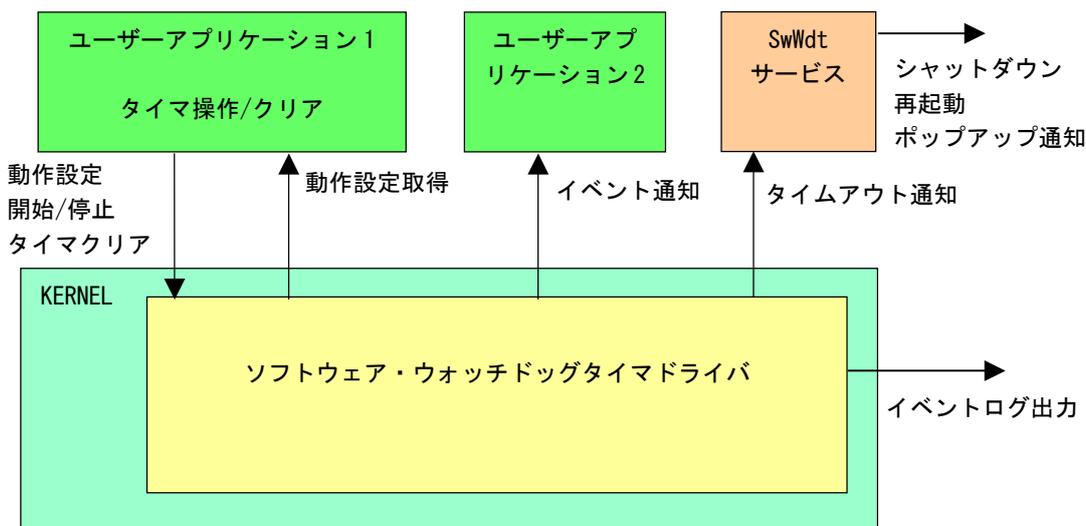


図 5-9-2-1. ソフトウェア・ウォッチドッグタイマドライバ

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマは、タイムアウト発生を Windows イベントログに記録することができます。タイムアウト発生直後にイベントログ出力が行われます。

5-9-3 ソフトウェア・ウォッチドッグタイマデバイス

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマドライバはソフトウェア・ウォッチドッグタイマデバイスを生成します。ユーザーアプリケーションは、デバイスファイルにアクセスすることによってウォッチドッグタイマ機能を操作します。

| ソフトウェア・ウォッチドッグタイマデバイス |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|-----------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| デバイスファイル              | ¥¥. ¥SwWdtDrv                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| 説明                    | ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定、開始/停止、タイマクリアを行うことができます。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| レジストリ設定               | <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥SwWdtDrv¥Parameters<br/>                     [VALUE:DWORD] Action<br/>                     タイムアウト時の動作を設定します。タイムアウト時の動作は、デバイスオープン時に、このレジスタ値に初期化されます。(デフォルト値: 3)<br/>                     「Software Watchdog Timer Config Tool」で設定可能。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0: シャットダウン</li> <li>1: 再起動</li> <li>2: ポップアップ通知</li> <li>3: イベント通知</li> </ul> <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥SwWdtDrv¥Parameters<br/>                     [VALUE:DWORD] Time<br/>                     タイムアウト時間を設定します。タイムアウト時間は、デバイスオープン時に、このレジスタ値に初期化されます。タイムアウト時間は[Time x 100msec]となります。(デフォルト値: 20)<br/>                     「Software Watchdog Timer Config Tool」で設定可能。<br/>                     1~160</p> <p>[KEY] HKEY_LOCAL_MACHINE¥SYSTEM¥CurrentControlSet¥Services¥SwWdtDrv¥Parameters<br/>                     [VALUE:DWORD] EventLog<br/>                     タイムアウト時のイベントログ出力を設定します。イベントログ出力の設定は、デバイスオープン時にこのレジスタ値に初期化されます。(デフォルト値: 1)<br/>                     「Software Watchdog Timer Config Tool」で設定可能。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0: 無効</li> <li>1: 有効</li> </ul> |
| CreateFile            | <p>デバイスファイル(¥¥. ¥SwWdtDrv)をオープンし、デバイスハンドルを取得します。</p> <pre>                     hWdog = CreateFile(                         "¥¥¥¥. ¥¥SwWdtDrv",                         GENERIC_READ   GENERIC_WRITE,                         FILE_SHARE_READ   FILE_SHARE_WRITE,                         NULL,                         OPEN_EXISTING,                         0,                         NULL                     );                 </pre>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |

|                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|-----------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ReadFile        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                 | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| WriteFile       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                 | 使用しません。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| DeviceIoControl |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                 | <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>IOCTL_SWWDT_SETCONFIG</b><br/>ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を行います。</li> <li>● <b>IOCTL_SWWDT_GETCONFIG</b><br/>ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を取得します。</li> <li>● <b>IOCTL_SWWDT_CONTROL</b><br/>ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの開始/停止を行います。</li> <li>● <b>IOCTL_SWWDT_STATUS</b><br/>ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作状態を取得します。</li> <li>● <b>IOCTL_SWWDT_CLEAR</b><br/>ソフトウェア・ウォッチドッグタイマのタイマクリアを行います。</li> </ul> |

## 5-9-4 DeviceIoControl リファレンス

## IOCTL\_SWWDT\_SETCONFIG

**機能**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を行います。

**パラメータ**

lpInBuf : SWWDT\_CONFIG を格納するポインタを指定します。  
 nInBufSize : SWWDT\_CONFIG を格納するポインタのサイズを指定します。  
 lpOutBuf : NULL を指定します。  
 nOutBufSize : 0 を指定します。  
 lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
 lpOverlapped : NULL を指定します。

**SWWDT\_CONFIG**

```
typedef struct {
 ULONG Action;
 ULONG Time;
 ULONG EventLog;
} SWWDT_CONFIG, *PSWWDT_CONFIG;
```

**Action** : タイムアウト時の動作 (0~3)  
 [0: シャットダウン, 1: 再起動, 2: ポップアップ, 3: イベント通知]

**Time** : タイムアウト時間 (1~160)  
 [Time x 100msec]

**EventLog** : イベントログ出力 (0, 1)  
 [0: 無効, 1: 有効]

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を行います。  
 動作設定はデバイスオープン時にレジスタ設定値に初期化されます。オープン後に動作を変更したい場合は、この IOCTL コードを実行します。

---

## IOCTL\_SWWDT\_GETCONFIG

---

**機能**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を取得します。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
nInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : SWWDT\_CONFIG を格納するポインタを指定します。  
nOutBufSize : SWWDT\_CONFIG を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作設定を取得します。

---

## IOCTL\_SWWDT\_CONTROL

---

**機能**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの開始/停止を行います。

**パラメータ**

lpInBuf : タイマ制御情報を格納するポインタを指定します。  
nInBufSize : タイマ制御情報を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
nOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**タイマ制御情報**

---

データタイプ : ULONG  
データサイズ : 4 バイト  
内容 : 0: タイマ停止  
1: タイマ開始 (デバイスクローズ時続行)  
2: タイマ開始 (デバイスクローズ時停止)

---

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの開始/停止の制御を行います。  
タイマ動作を開始する場合、デバイスクローズ時にタイマ動作を停止させるか、続行させるかを指定することができます。

## IOCTL\_SWWDT\_STATUS

---

### 機能

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作状態を取得します。

### パラメータ

lpInBuf : NULL を指定します。  
nInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : タイマ制御情報を格納するポインタを指定します。  
nOutBufSize : タイマ制御情報を格納するポインタのサイズを指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

### 戻り値

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

### 説明

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマの動作状態を取得します。  
IOCTL\_SWWDT\_CONTROL でのタイマ制御状態を取得することができます。

---

## IOCTL\_SWWDT\_CLEAR

---

**機能**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマのタイマクリアを行います。

**パラメータ**

lpInBuf : NULL を指定します。  
nInBufSize : 0 を指定します。  
lpOutBuf : NULL を指定します。  
nOutBufSize : 0 を指定します。  
lpBytesReturned : 実際の実出力バイト数を受け取る変数へのポインタを指定します。  
lpOverlapped : NULL を指定します。

**戻り値**

処理が成功すると TRUE を返します。失敗の場合は FALSE を返します。

**説明**

ソフトウェア・ウォッチドッグタイマのタイマクリアを行います。  
タイマクリアすると、タイマが初期化されタイマカウントが再開されます。

## 5-9-5 サンプルコード

## ●タイマ操作

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_SwWdt¥SwWdt」にソフトウェア・ウォッチドッグタイマのタイマ操作のサンプルコードを用意しています。リスト 5-9-5-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-9-5-1. ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ タイマ操作

```
/**
 * ソフトウェアウォッチドッグタイマ
 * タイマ操作サンプルソース
 */
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SwWdtDD.h"

#define DRIVER_FILENAME "¥¥¥¥.¥¥SwWdtDrv"

int main(int argc, char **argv)
{
 HANDLE h_swwdt;
 ULONG retlen;
 BOOL ret;

 int wdt_action;
 int wdt_time;
 int wdt_eventlog;
 SWWDT_CONFIG wdt_config;

 ULONG startval;

 int keych;

 /*
 * 引数から動作を取得します。
 * 引数なしの場合は、動作設定を変更しません。
 */
 if(argc == 4) {
 sscanf(*(argv + 1), "%d", &wdt_action);
 sscanf(*(argv + 2), "%d", &wdt_time);
 sscanf(*(argv + 3), "%d", &wdt_eventlog);
 }
 else if(argc != 1) {
 printf("invalid arg¥n");
 printf("SwWdtClear.exe [<WDT ACTION> <WDT TIME> <WDT EVENTLOG>]¥n");
 return -1;
 }
}
```

```
/*
 * ソフトウェアウォッチドッグの OPEN
 */
h_swwdt = CreateFile(
 DRIVER_FILENAME,
 GENERIC_READ | GENERIC_WRITE,
 FILE_SHARE_READ | FILE_SHARE_WRITE,
 NULL,
 OPEN_EXISTING,
 0,
 NULL
);
if(h_swwdt == INVALID_HANDLE_VALUE) {
 printf("CreateFile: NG¥n");
 return -1;
}

/*
 * OPEN 直後は、動作設定がデフォルト値となります。
 * 引数でタイムアウト動作、タイムアウト時間を
 * 指定した場合は、動作設定を変更します。
 */
if(argc != 1) {
 wdt_config.Action = (ULONG)wdt_action;
 wdt_config.Time = (ULONG)wdt_time;
 wdt_config.EventLog = (ULONG)wdt_eventlog;
 ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_SWWDT_SETCONFIG,
 &wdt_config,
 sizeof(SWWDT_CONFIG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
 if(!ret) {
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWWDT_SETCONFIG NG¥n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
 }
}

/*
 * 動作設定の表示
 */
memset(&wdt_config, 0x00, sizeof(SWWDT_CONFIG));
ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_SWWDT_GETCONFIG,
 NULL,
 0,
```

```
 &wdt_config,
 sizeof(SWWDT_CONFIG),
 &retlen,
 NULL
);
 if(!ret){
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWWDT_GETCONFIG NG¥n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
 }
 printf("SwWdt Action = %d¥n", wdt_config.Action);
 printf("SwWdt Time = %d¥n", wdt_config.Time);
 printf("SwWdt EventLog = %d¥n", wdt_config.EventLog);

 /*
 * ウォッチドッグタイマスタート
 */
 startval = SWWDT_CONTROL_START; // クローズしても停止しません
 ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_SWWDT_CONTROL,
 &startval,
 sizeof(ULONG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
 if(!ret){
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWWDT_CONTROL NG¥n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
 }

 /*
 * タイムクリア処理('Q'または'q'キーで終了します)
 */
 while(1){
 if(kbhit()){
 keych = getch();
 if(keych == 'Q' || keych == 'q'){
 break;
 }
 }
 }

 /*
 * クリア
 */
 DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_SWWDT_CLEAR,
 NULL,
```

```
 0,
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
Sleep(100);
}

/*
 * ウォッチドッグタイマ停止
 */
startval = SWWDI_CONTROL_STOP;
ret = DeviceIoControl(
 h_swwdt,
 IOCTL_SWWDI_CONTROL,
 &startval,
 sizeof(ULONG),
 NULL,
 0,
 &retlen,
 NULL
);
if(!ret){
 printf("DeviceIoControl: IOCTL_SWWDI_CONTROL NG\n");
 CloseHandle(h_swwdt);
 return -1;
}

CloseHandle(h_swwdt);
return 0;
}
```

## ● イベント通知取得

タイムアウト時の動作をイベント通知に設定した場合、ユーザーアプリケーションでタイムアウト通知をイベントとして取得することができます。

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_SwWdt¥SwWdt」にソフトウェア・ウォッチドッグタイマのイベント取得処理のサンプルコードを用意しています。リスト5-9-5-2にサンプルコードを示します。

リスト5-9-5-2. ソフトウェア・ウォッチドッグタイマ イベント通知取得

```
/**
 ソフトウェアウォッチドッグタイマ
 イベント取得サンプルソース
 **/
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥SwWdtDD.h"

#define THREADSTATE_STOP 0
#define THREADSTATE_RUN 1
#define THREADSTATE_QUERY_STOP 2

#define MAX_EVENT 2

enum {
 EVENT_FIN = 0,
 EVENT_USER
};

HANDLE hEvent[MAX_EVENT];
HANDLE hThread;
ULONG ThreadState;

DWORD WINAPI EventThread(void *pData)
{
 DWORD ret;

 printf("EventThread: Start¥n");
 ThreadState = THREADSTATE_RUN;

 /*
 * ウォッチドッグ ユーザーイベントを待ちます
 */
 while(1) {
 ret = WaitForMultipleObjects(MAX_EVENT, &hEvent[0], FALSE, INFINITE);
 if(ret == WAIT_FAILED) {
 break;
 }
 if(ThreadState == THREADSTATE_QUERY_STOP) {
 break;
 }
 }
}
```

```
 if(ret == WAIT_OBJECT_0 + EVENT_USER) {
 printf("EventThread: UserEvent\n");
 }
 }
 ThreadState = THREADSTATE_STOP;

 printf("EventThread: Finish\n");
 return 0;
}

int main(int argc, char **argv)
{
 DWORD thid;
 int keych;
 int i;

 /*
 * スレッド終了用イベント
 */
 hEvent[EVENT_FIN] = CreateEvent(NULL, FALSE, FALSE, NULL);

 /*
 * ウォッチドッグ ユーザーイベント ハンドル取得
 */
 hEvent[EVENT_USER] = OpenEvent(SYNCHRONIZE, FALSE, SWWDT_USER_EVENT_NAME);
 if(hEvent[EVENT_USER] == NULL) {
 printf("CreateEvent: NG\n");
 return -1;
 }

 /*
 * ウォッチドッグ ユーザーイベント取得スレッド ハンドル取得
 */
 ThreadState = THREADSTATE_STOP;
 hThread = CreateThread(
 (LPSECURITY_ATTRIBUTES)NULL,
 0,
 (LPTHREAD_START_ROUTINE)EventThread,
 NULL,
 0,
 &thid
);
 if(hThread == NULL) {
 CloseHandle(hEvent);
 printf("CreateThread: NG\n");
 return -1;
 }

 /*
 * 'Q' または 'q' キーで終了します。
 */
}
```

```
 /*
while(1){
 if(kbhit()){
 keych = getch();
 if(keych == 'Q' || keych == 'q'){
 break;
 }
 }
}

/*
 * スレッドを終了
 */
ThreadState = THREADSTATE_QUERY_STOP;
SetEvent(hEvent[EVENT_FIN]);
while(ThreadState != THREADSTATE_STOP){
 Sleep(10);
}
CloseHandle(hThread);
for(i = 0; i < MAX_EVENT; i++){
 CloseHandle(hEvent[i]);
}

return 0;
}
```

### 5-10 RAS監視機能

#### 5-10-1 RAS監視機能について

EC100 シリーズには、CPUCore 温度、内部温度を監視する機能が実装されています。  
 温度監視サービスは異常検知された場合設定に従いシャットダウン、再起動、ポップアップ通知、イベント通知の処理を行います。  
 異常時処理をイベント通知とした場合、イベント通知をユーザーアプリケーションでイベントとして取得することができます。  
 また、DLL を介してアプリケーションから CPUCore 温度、内部温度を取得することができます。

#### 5-10-2 RAS DLLについて

RAS DLL (G5RAS.dll) は CPUCore 温度、内部温度の取得をユーザーアプリケーションから利用できるようにします。

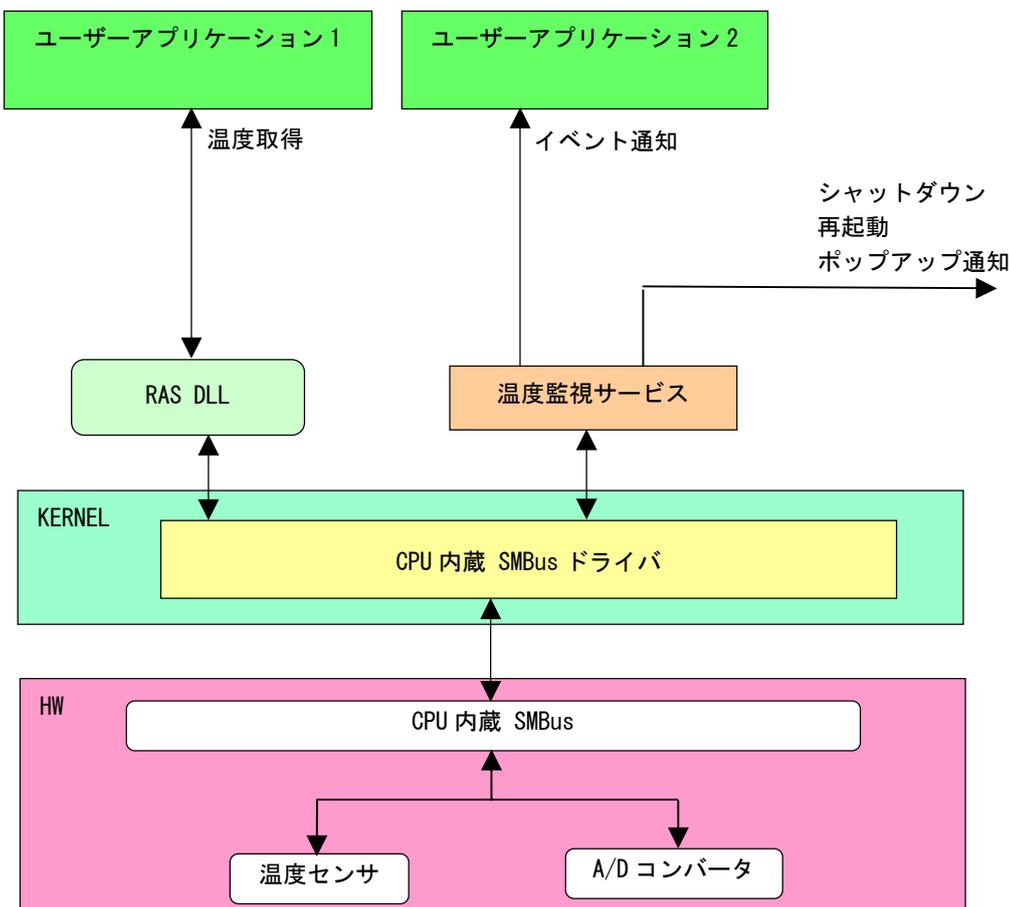


図 5-10-2-1. RAS DLL

## 5-10-3 RAS DLL I/F関数リファレンス

## G5\_GetRemoteTemperature 関数

---

|            |                                                   |
|------------|---------------------------------------------------|
| <b>機能</b>  | 内部温度を取得します。                                       |
| <b>書式</b>  | BOOL G5_GetRemoteTemperature(double *Temperature) |
| <b>引数</b>  | <b>Temperature</b> : 内部温度を受け取る変数へのポインタ。           |
| <b>戻り値</b> | TRUE : 正常<br>FALSE : エラー                          |
| <b>説明</b>  | 内部温度を取得します。                                       |

## G5\_GetCPUtemperature 関数

---

|            |                                                                                        |
|------------|----------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>機能</b>  | CPUCore 温度を取得します。                                                                      |
| <b>書式</b>  | BOOL G5_GetCPUtemperature (int CoreNum, WORD *Temperature)                             |
| <b>引数</b>  | <b>CoreNum</b> : CPUCore を指定します。(0~1)<br><b>Temperature</b> : CPUCore 温度を受け取る変数へのポインタ。 |
| <b>戻り値</b> | TRUE : 正常<br>FALSE : エラー                                                               |
| <b>説明</b>  | CPUCore 温度を取得します。                                                                      |

#### 5-10-4 サンプルコード

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_RASDll¥RasDll」に RAS DLL を使用して温度取得を行うサンプルコードを用意しています。リスト 5-10-4-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-10-4-1. RAS DLL

```
/**
 * RAS DLL
 * サンプルソース
 */
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥G5RasDef.h"
#include "..¥Common¥AlgG5Ras.h"

int main(int argc, char **argv)
{
 char fname[100];

 double exttemp;
 WORD cputemp;

 // DLL ロード
 strcpy (&fname[0], "G5RAS.dll");
 LoadG5RasDll (&fname[0]);

 /*
 * 内部温度表示
 */
 G5_GetRemoteTemperature (&exttemp);
 printf ("Ext Temperature: %.2f°C¥n", exttemp);

 /*
 * CPU 温度表示
 */
 G5_GetCPUtemperature (0, &cputemp);
 printf ("CPU Core#0 Temperature: %d°C¥n", cputemp);
 G5_GetCPUtemperature (1, &cputemp);
 printf ("CPU Core#1 Temperature: %d°C¥n", cputemp);

 UnloadG5RasDll ();

 return 0;
}
```

## ● イベント通知取得

異常発生時の動作をイベント通知に設定した場合、ユーザーアプリケーションで異常発生通知をイベントとして取得することができます。

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_TempMon¥TempMon」に温度監視のイベント取得処理のサンプルコードを用意しています。リスト 5-10-4-2 に温度監視のイベント取得サンプルコードを示します。

リスト 5-10-4-2. 温度監視 イベント通知取得

```
/**
 温度監視
 イベント取得サンプルソース
**/
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥G5RasDef.h"

#define THREADSTATE_STOP 0
#define THREADSTATE_RUN 1
#define THREADSTATE_QUERY_STOP 2

#define MAX_EVENT 3

enum {
 EVENT_FIN = 0,
 EVENT_USER_EXT,
 EVENT_USER_CPU
};

HANDLE hEvent[MAX_EVENT];
HANDLE hThread;
ULONG ThreadState;

DWORD WINAPI EventThread(void *pData)
{
 DWORD ret;

 printf("EventThread: Start¥n");
 ThreadState = THREADSTATE_RUN;

 /*
 * 温度監視 ユーザーイベントを待ちます
 */
 while(1) {
 ret = WaitForMultipleObjects(MAX_EVENT, &hEvent[0], FALSE, INFINITE);
 if(ret == WAIT_FAILED) {
 break;
 }
 if(ThreadState == THREADSTATE_QUERY_STOP) {
```

```
 break;
 }

 if(ret == WAIT_OBJECT_0 + EVENT_USER_EXT) {
 printf("EventThread: Ext Temperature UserEvent\n");
 }
 if(ret == WAIT_OBJECT_0 + EVENT_USER_CPU) {
 printf("EventThread: CPU Temperature UserEvent\n");
 }
}
ThreadState = THREADSTATE_STOP;

printf("EventThread: Finish\n");
return 0;
}

int main(int argc, char **argv)
{
 DWORD thid;
 int keych;
 int i;

 /*
 * スレッド終了用イベント
 */
 hEvent[EVENT_FIN] = CreateEvent(NULL, FALSE, FALSE, NULL);

 /*
 * 温度監視 ユーザーイベント ハンドル取得
 */
 hEvent[EVENT_USER_EXT] = OpenEvent(SYNCHRONIZE, FALSE, EXT_TEMPERATURE_USER_EVENT_NAME);
 if(hEvent[EVENT_USER_EXT] == NULL) {
 printf("CreateEvent: NG\n");
 return -1;
 }
 hEvent[EVENT_USER_CPU] = OpenEvent(SYNCHRONIZE, FALSE, CPU_TEMPERATURE_USER_EVENT_NAME);
 if(hEvent[EVENT_USER_CPU] == NULL) {
 printf("CreateEvent: NG\n");
 return -1;
 }
}

/*
 * 温度監視 ユーザーイベント取得スレッド ハンドル取得
 */
ThreadState = THREADSTATE_STOP;
hThread = CreateThread(
 (LPSECURITY_ATTRIBUTES) NULL,
 0,
 (LPTHREAD_START_ROUTINE) EventThread,
 NULL,
 0,
```

```
 &thid
);
 if(hThread == NULL) {
 CloseHandle(hEvent);
 printf("CreateThread: NG¥n");
 return -1;
 }

 /*
 * 'Q' または 'q' キーで終了します。
 */
 while(1) {
 if(kbhit()) {
 keych = getch();
 if(keych == 'Q' || keych == 'q') {
 break;
 }
 }
 }

 /*
 * スレッドを終了
 */
 ThreadState = THREADSTATE_QUERY_STOP;
 SetEvent(hEvent[EVENT_FIN]);
 while(ThreadState != THREADSTATE_STOP) {
 Sleep(10);
 }
 CloseHandle(hThread);
 for(i = 0; i < MAX_EVENT; i++) {
 CloseHandle(hEvent[i]);
 }

 return 0;
}
```

## 5-1-1 外部RTC機能

### 5-1-1-1 外部RTC機能について

EC100 シリーズには、外部 RTC (Real Time Clock) が実装されています。外部 RTC サービスにより、外部 RTC と CPU 内部 RTC (システム時刻) を同期させることができます。(詳細は、「2-2 日付と時刻の設定」を参照してください。)

また、DLL を介してユーザーアプリケーションから外部 RTC、CPU 内部 RTC の日時設定を行えるようにします。

### 5-1-1-2 RAS DLLについて

外部 RTC サービスによって外部 RTC と CPU 内部 RTC の同期を行っている場合、日時設定は外部 RTC と CPU 内部 RTC を同時に設定する必要があります。RAS DLL (G5RAS.dll) は、ユーザーアプリケーションから日時設定 (外部 RTC、CPU 内部 RTC 同時設定) を行えるようにします。

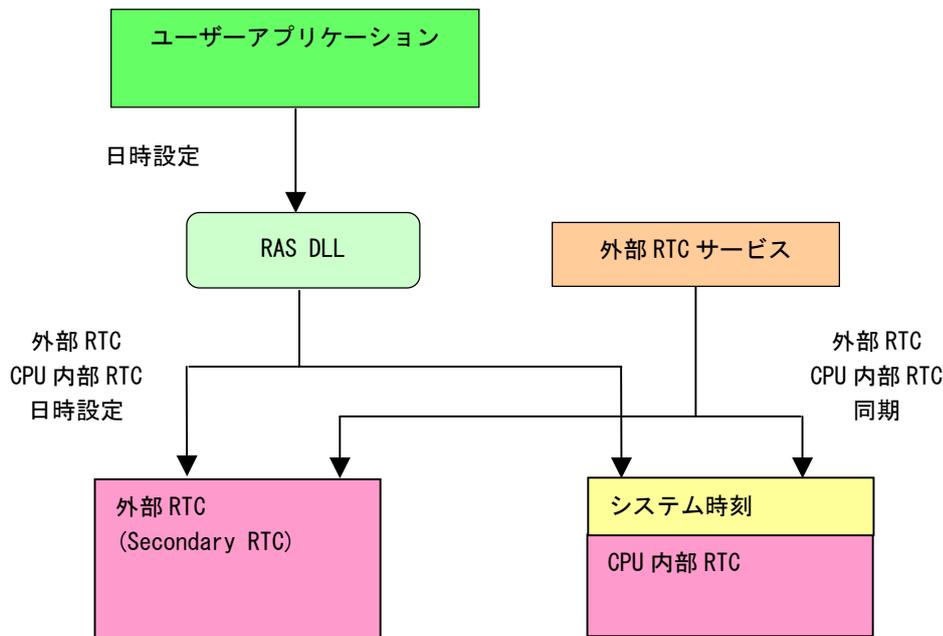


図 5-11-2-1. RAS DLL日時設定

## 5-11-3 RAS DLL 時刻設定関数リファレンス

## G5\_SetLocalTime 関数

---

|            |                                                                                                                             |
|------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>機能</b>  | ローカル日時を使用して日時設定を行います。                                                                                                       |
| <b>書式</b>  | BOOL G5_SetLocalTime(SYSTEMTIME *lpSystemTime)                                                                              |
| <b>引数</b>  | lpSystemTime : 設定するローカル日時を格納するポインタ。                                                                                         |
| <b>戻り値</b> | TRUE : 正常<br>FALSE : エラー                                                                                                    |
| <b>説明</b>  | ローカル日時を使用して日時設定を行います。<br>外部 RTC と CPU 内部 RTC を同時に設定を行います。外部 RTC サービスで外部 RTC と CPU 内部 RTC を同期させているときは、この関数を使用して日時設定を行ってください。 |

## G5\_SetSystemTime 関数

---

|            |                                                                                                                                                         |
|------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>機能</b>  | システム日時を使用して日時設定を行います。                                                                                                                                   |
| <b>書式</b>  | BOOL G5_SetSystemTime(SYSTEMTIME *lpSystemTime)                                                                                                         |
| <b>引数</b>  | lpSystemTime : 設定するシステム日時を格納するポインタ。                                                                                                                     |
| <b>戻り値</b> | TRUE : 正常<br>FALSE : エラー                                                                                                                                |
| <b>説明</b>  | システム日時を使用して日時設定を行います。システム日時は、世界協定時刻 (UTC) で表されます。<br>外部 RTC と CPU 内部 RTC を同時に設定を行います。外部 RTC サービスで外部 RTC と CPU 内部 RTC を同期させているときは、この関数を使用して日時設定を行ってください。 |

#### 5-11-4 サンプルコード

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_RASDII¥SecondaryRTC」に RAS DLL を使用して日時設定を行うサンプルコードを用意しています。

##### ● ローカル日時を使用した日時設定

「¥SDK¥Algo¥Sample¥Sample\_RASDII¥SecondaryRTC¥SetLocalTime.cpp」は、ローカル日時を使用して日時設定を行うサンプルコードです。リスト 5-11-4-1 にサンプルコードを示します。

リスト 5-11-4-1. ローカル日時を使用した日時設定

```
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥G5RasDef.h"
#include "..¥Common¥AlgG5Ras.h"

int main(int argc, char **argv)
{
 int tm_year;
 int tm_mon;
 int tm_mday;
 int tm_hour;
 int tm_min;
 int tm_sec;
 SYSTEMTIME system;

 if(argc != 2) {
 printf("Usage: SetLocalTime <yyyy:mm:dd:HH:MM:SS>¥n");
 return -1;
 }
 sscanf(*(argv + 1), "%d:%d:%d:%d:%d:%d",
 &tm_year, &tm_mon, &tm_mday, &tm_hour, &tm_min, &tm_sec);

 printf("G5_SetLocalTime: %04d:%02d:%02d %02d:%02d:%02d¥n",
 tm_year, tm_mon, tm_mday, tm_hour, tm_min, tm_sec);

 // DLL ロード
 LoadG5RasDll("G5RAS.dll");

 // SystemTime 設定
 system.wYear = tm_year;
 system.wMonth = tm_mon;
 system.wDay = tm_mday;
 system.wHour = tm_hour;
 system.wMinute = tm_min;
 system.wSecond = tm_sec;
 system.wMilliseconds = 0;
 if(!G5_SetLocalTime(&system)) {
```

```
 printf("G5_SetLocalTime: NG¥n");
 UnloadG5RasDll();
 return -1;
}

// GetSystemTime
memset(&system, 0x00, sizeof(SYSTEMTIME));
GetLocalTime(&system);
printf("GetLocalTime: %04d:%02d:%02d %02d:%02d:%02d.%03d¥n",
 system.wYear, system.wMonth, system.wDay, system.wHour, system.wMinute, system.wSecond,
 system.wMilliseconds);

 UnloadG5RasDll();

 return 0;
}
```

## ● システム日時を使用した日時設定

「¥SDK¥Algo¥Sample¥ Sample\_RASDII¥SecondaryRTC¥SetLocalTime.cpp」は、システム日時を使用して日時設定を行うサンプルコードです。リスト 5-11-4-2 にサンプルコードを示します。

リスト 5-11-4-2. システム日時を使用した日時設定

```
#include <windows.h>
#include <winioctl.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <conio.h>

#include "..¥Common¥G5RasDef.h"
#include "..¥Common¥AlgG5Ras.h"

int main(int argc, char **argv)
{
 int tm_year;
 int tm_mon;
 int tm_mday;
 int tm_hour;
 int tm_min;
 int tm_sec;
 SYSTEMTIME systm;

 if(argc != 2) {
 printf("Usage: SetSystemTime <yyyy:mm:dd:HH:MM:SS>¥n");
 return -1;
 }
 sscanf(*(argv + 1), "%d:%d:%d:%d:%d:%d",
 &tm_year, &tm_mon, &tm_mday, &tm_hour, &tm_min, &tm_sec);

 printf("G5_SetSystemTime: %04d:%02d:%02d %02d:%02d:%02d¥n",
 tm_year, tm_mon, tm_mday, tm_hour, tm_min, tm_sec);

 // DLL ロード
 LoadG5RasDll("G5RAS.dll");

 // SystemTime 設定
 systm.wYear = tm_year;
 systm.wMonth = tm_mon;
 systm.wDay = tm_mday;
 systm.wHour = tm_hour;
 systm.wMinute = tm_min;
 systm.wSecond = tm_sec;
 systm.wMilliseconds = 0;
 if(!G5_SetSystemTime(&systm)) {
 printf("G5_SetSystemTime: NG¥n");
 UnloadG5RasDll();
 return -1;
 }
}
```

```
// GetSystemTime
memset(&system, 0x00, sizeof(SYSTEMTIME));
GetSystemTime(&system);
printf("GetSystemTime: %04d:%02d:%02d %02d:%02d:%02d.%03d¥n",
 system.wYear, system.wMonth, system.wDay, system.wHour, system.wMinute, system.wSecond,
 system.wMilliseconds);

UnloadG5RasDll();

return 0;
}
```

## 第6章 システムリカバリ

本章では、「EC100D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」、「EC101D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」を使用したシステムのリカバリとバックアップについて説明します。

### 6-1 リカバリDVDの起動

EC100D 本体、EC101D 本体をそれぞれ「EC100D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」、「EC101D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリ/SDK DVD」（以降、「リカバリ DVD」と表記します。）で起動させると、システムのリカバリを行うことができます。リカバリで行える処理は以下のとおりです。

- システムの復旧（工場出荷状態）
- システムのバックアップ
- システムの復旧（バックアップデータ）

リカバリ DVD を起動させる前に、本体に接続されている LAN ケーブル、ストレージ（USB メモリ、SD カードなど）を取り外してください。

リカバリ DVD を起動させるには、USB 接続の DVD ドライブ、USB キーボードが必要です。

#### ● リカバリ DVD 起動手順

- ① LAN ケーブルが接続されている場合は、LAN ケーブルを取り外してください。
- ② USB メモリ、SD カードなどのストレージメディアが接続されている場合は、ストレージメディアを取り外してください。
- ③ USB-DVD ドライブにリカバリ DVD を入れ EC100 シリーズ本体に接続します。
- ④ USB キーボードを接続します。
- ⑤ 電源を入れます。BIOS 起動画面が表示されたところで[DEL]キーを押し、BIOS 設定画面を表示させます。
- ⑥ BIOS 設定画面が表示されたら、[Boot]メニューを選択します。（図 6-1-1）

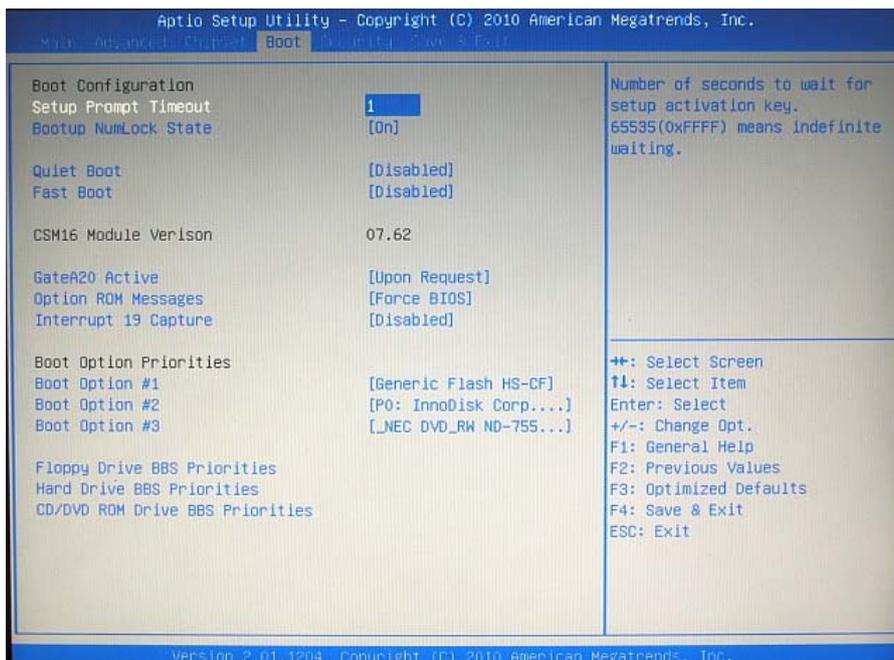


図 6-1-1. BIOS設定 Bootメニュー

- ⑦ [Boot Option #1]を選択し、[Enter]キーを押します。(図 6-1-2)
- ⑧ 接続したUSB-DVD ドライブを選択し、[Enter]キーを押します。

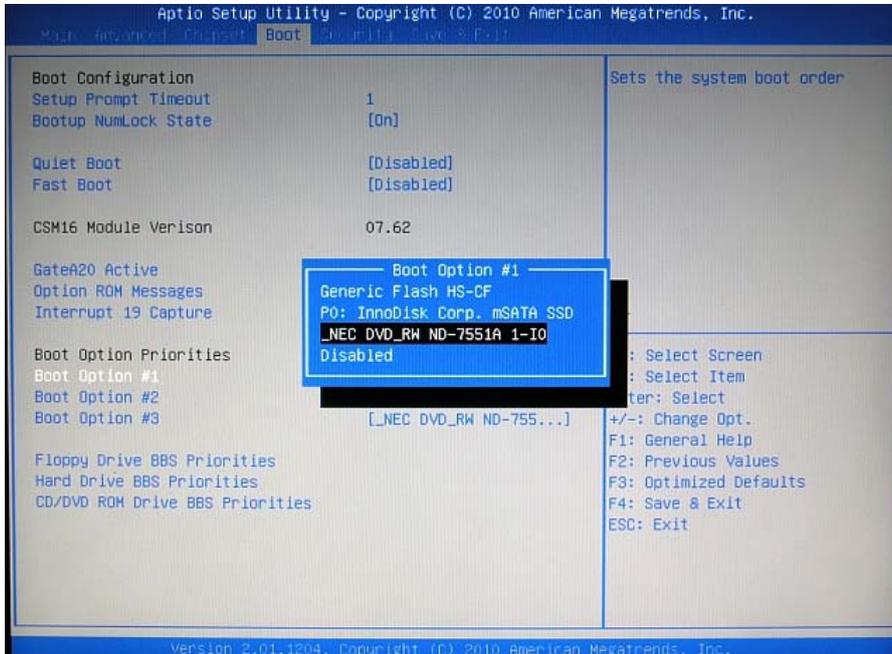


図 6-1-2. Bootデバイスの選択

- ⑨ [Save & Exit]メニューを選択します。(図 6-1-3)
- ⑩ [Save Changes and Exit]を実行し、設定を保存して終了します。

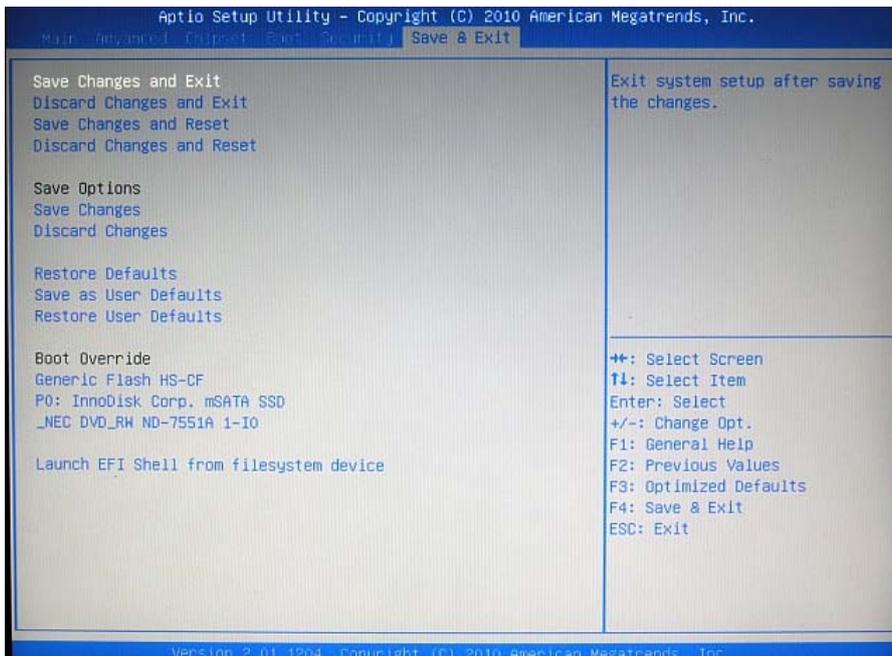


図 6-1-3. BIOS設定 Save & Exitメニュー

- ⑪ 再起動し、正常にリカバリ DVD から起動すると図 6-1-4 のリカバリメイン画面が表示されます。

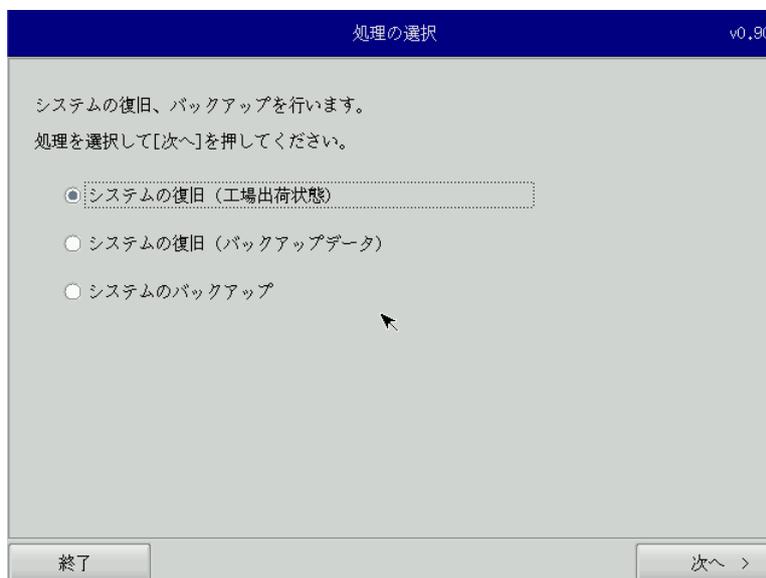


図 6-1-4. リカバリメイン画面

## 6-2 システムの復旧（工場出荷状態）

工場出荷イメージをメインストレージ（mSATA1）に書込むことで、システムを工場出荷状態に復旧することができます。

- ※ システムを工場出荷状態へ復旧するとメインストレージにあるデータはすべて消えてしまいます。必要なデータがある場合は、復旧作業を行う前に保存してください。
- ※ 工場出荷状態へのシステム復旧には、ソフトウェア使用許諾契約に同意していただく必要があります。ソフトウェア使用許諾契約は、製品に同梱されている「Microsoft Software License Term for: Windows XP Embedded and Windos Embedded Standard Runtime」に記載されています。システム復旧を行う場合は、内容を確認するようにしてください。

### ● システム復旧（工場出荷状態）の手順

- ① LAN ケーブルが接続されている場合は、LAN ケーブルを取り外してください。
- ② USB メモリ、SD カードなどのストレージメディアが接続されている場合は、ストレージメディアを取り外してください。
- ③ 「6-1 リカバリ DVD の起動」を参考にリカバリ DVD を起動させます。
- ④ リカバリメイン画面（図 6-1-4）で[システムの復旧（工場出荷状態）]を選択し、[次へ]ボタンを押します。
- ⑤ リカバリデータ選択画面（図 6-2-1）が表示されます。製品に合わせてリカバリデータを選択し、[次へ]ボタンを押します。表 6-2-1、表 6-2-2 に EC100 シリーズで選択できるリカバリデータを示します。

表 6-2-1. EC100Dリカバリ/SDK/マニュアルDVD リカバリデータ

| # | リカバリデータ名                                  | 内容                                                             |
|---|-------------------------------------------|----------------------------------------------------------------|
| 1 | WindowsEmbeddedStandard<br>EC100 シリーズ 4GB | EC100D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリデータ<br>mSATA SSD 用 |

表 6-2-2. EC101Dリカバリ/SDK/マニュアルDVD リカバリデータ

| # | リカバリデータ名                              | 内容                                                             |
|---|---------------------------------------|----------------------------------------------------------------|
| 1 | WindowsEmbeddedStandard<br>EC101D 4GB | EC101D 用 Windows Embedded Standard 2009 リカバリデータ<br>mSATA SSD 用 |

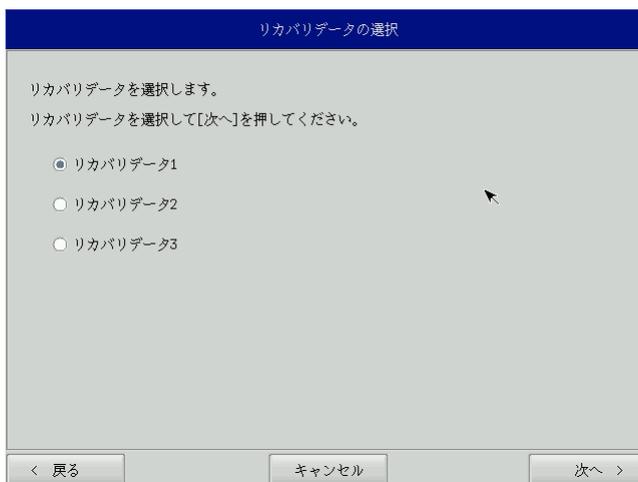


図 6-2-1. リカバリデータ選択画面

- ⑥ ソフトウェア使用許諾契約確認画面（図 6-2-2）が表示されます。使用許諾契約を確認し、使用許諾契約の諸条件に同意できる場合は[次へ]ボタンを押します。

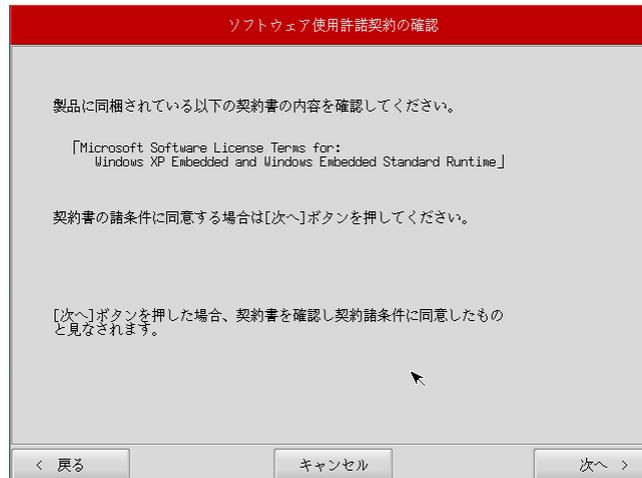


図 6-2-2. ソフトウェア使用許諾契約確認画面

- ⑦ 確認画面（図 6-2-3）が表示されます。リカバリデータを確認し、[次へ]ボタンを押して処理を開始します。

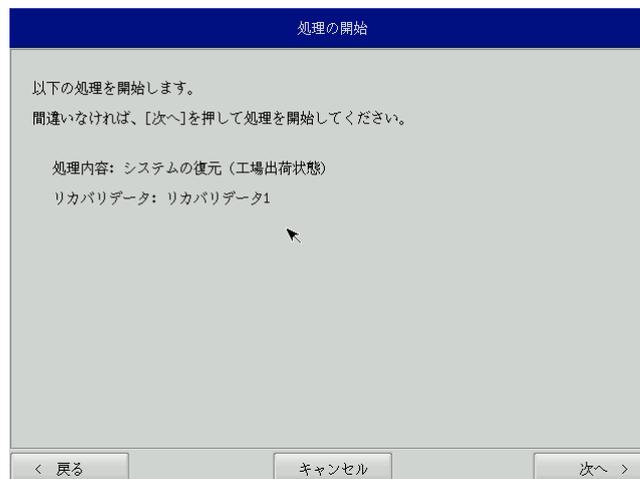


図 6-2-3. 確認画面

- ⑧ 処理が始まります（図 6-2-4）。実行中は DVD ドライブを外したり、電源を落としたりしないでください。



図 6-2-4. 実行中画面

- ⑨ 終了画面（図 6-2-5）が表示されると工場出荷イメージの書き込みは完了です。[終了]ボタンを押して電源を落とし、DVD ドライブを外します。

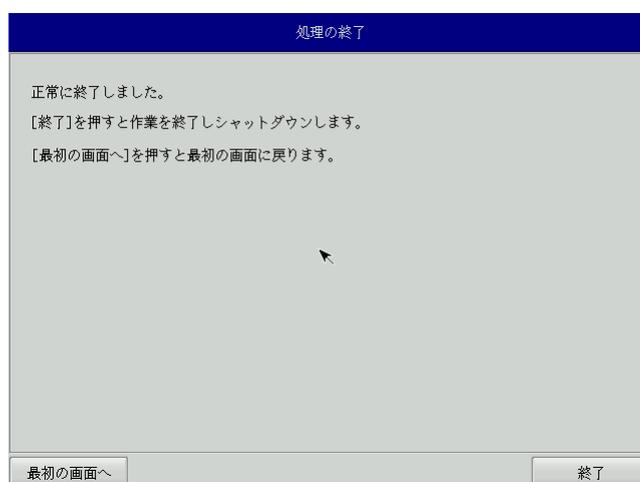


図 6-2-5. 終了画面

- ⑩ 電源を入れます。

※ システムを工場出荷状態へ復旧する場合、一度目の起動時にシステムの初期化を行います。工場出荷イメージ書き込み後は、**かならず電源を入れて再起動を行ってください。**

- ⑪ Windows Embedded Standard 2009 が起動すると初期化処理が開始されます。

※ デスクトップが表示されますが、初期化処理は引き続き行われています。初期化処理中に行われるダイアログでの操作以外は、システムの操作を行わないでください。

- ⑫ 初期化処理が完了すると再起動ダイアログが表示されます。(図 6-2-6)  
[OK] ボタンを押して再起動を行います。

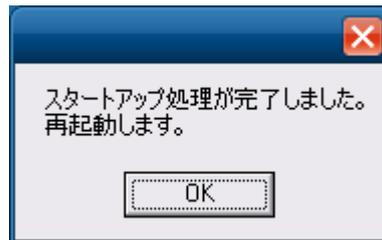


図 6-2-6. 再起動ダイアログ

- ⑬ 起動を確認します。正常に起動すればシステム復旧作業は完了です。

※ 工場出荷状態に復旧した場合、一度目の起動時にシステムから再起動を求められる場合があります。この場合は指示にしたがい再起動してください。

### 6-3 システムのバックアップ

メインストレージ (mSATA1) の状態をファイルに保存します。バックアップファイル保存のために外部メモリとして、USB メモリ、SD カードなどが必要となります。外部メモリの空き容量は、バックアップファイルの保存に十分な空き容量が必要となります。安全のためメインストレージの容量以上の空き容量がある外部メモリを用意してください。

バックアップソフトにフォーマット機能はありません。外部メモリはあらかじめ Windows、Linux などでもフォーマットしてください。対応しているファイルシステムは、FAT32、NTFS、EXT2、EXT3 となります。FAT32 は、最大ファイルサイズが 4GByte となります。メインストレージが 8GByte タイプの場合は、NTFS、EXT2、EXT3 を使用してください。

※ バックアップファイルのサイズは、システムの状態によって変化しますので注意してください。

※ 作成されたバックアップファイルは、バックアップ作業を行った本体でのみ動作します。同じ型の本体であっても、他の本体では動作しませんので注意してください。

#### ●システムのバックアップの手順

- ① LAN ケーブルが接続されている場合は、LAN ケーブルを取り外してください。
- ② USB メモリ、SD カードなどのストレージメディアが接続されている場合は、ストレージメディアを取り外してください。
- ③ 「6-1 リカバリ DVD の起動」を参考にリカバリ DVD を起動させます。
- ④ リカバリメイン画面 (図 6-1-4) で[システムのバックアップ]を選択し、[次へ]ボタンを押します。
- ⑤ メディアとパーティション選択画面 (図 6-3-1) が表示されます。本体にメディアを接続し、[メディア情報更新]ボタンを押してください。バックアップファイルを保存するメディアのパーティションを選択し、[次へ]ボタンを押します。

メディアの認識には少し時間がかかります。メディアを接続してすぐに[メディア情報更新]ボタンを押すと、目的のメディア情報が現れないことがあります。この場合は、1分程度待って再度、[メディア情報更新]ボタンを押してみてください。

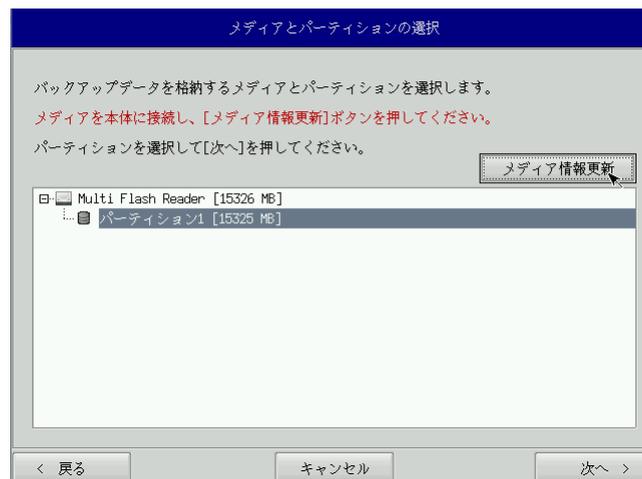


図 6-3-1. メディアとパーティション選択画面

- ⑥ フォルダ選択画面（図 6-3-2）が表示されます。[参照]ボタンを押します。



図 6-3-2. フォルダ選択画面

- ⑦ フォルダ参照画面（図 6-3-3）が表示されます。②で接続したパーティションは、/mnt にマウントされるので、/mnt 以下のフォルダを選択してください。[OK]を押すとフォルダ選択画面にもどります。

**※ USB メモリに backup というフォルダがあり、このフォルダに保存する場合 /mnt/backup を指定します。**

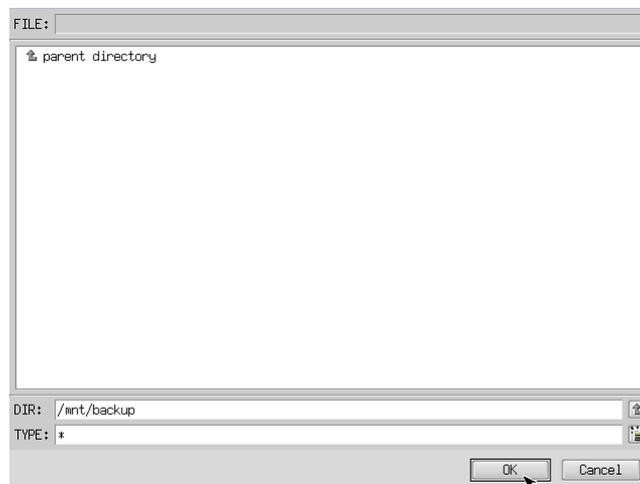


図 6-3-3. フォルダ参照画面

- ⑧ フォルダ選択画面（図 6-3-2）で指定したバックアップフォルダが入力されていることを確認します。[次へ]ボタンを押します。
- ⑨ 確認画面（図 6-3-4）が表示されます。メディア、パーティション、保存ファイルを確認します。[次へ]ボタンを押します。

※ 保存ファイル名は、現在時刻から自動生成されます。

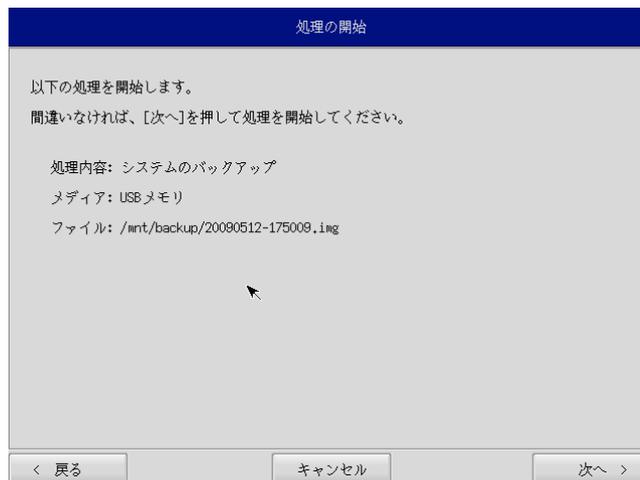


図 6-3-4. 確認画面

- ⑩ 実行中画面（図 6-3-5）が表示され、処理が開始されます。実行中は DVD ドライブ、保存メディアを外さないでください。また、電源を落とさないようにしてください。

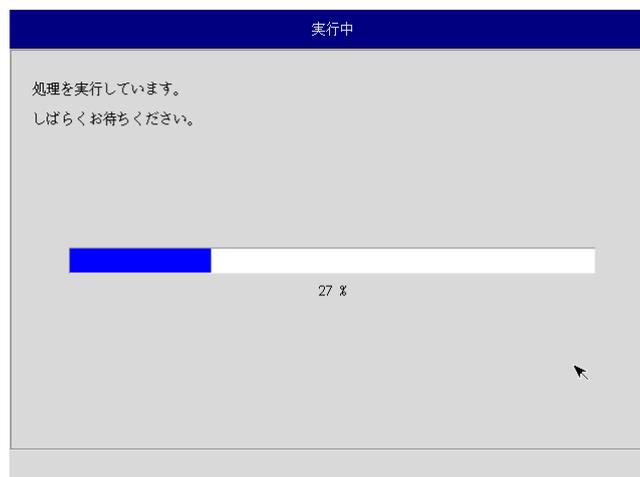


図 6-3-5. 実行中画面

- ⑪ 終了画面（図 6-3-6）が表示されるとバックアップ作業は完了です。[終了]ボタン押して電源を落としてください。

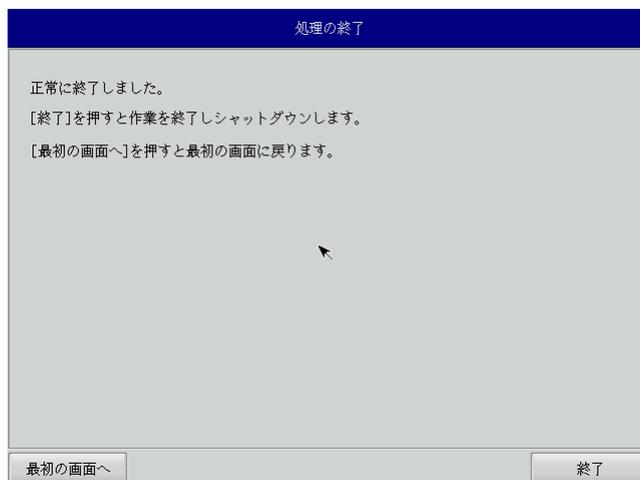


図 6-3-6. 終了画面

## 6-4 システムの復旧（バックアップデータ）

「システムのバックアップ」で作成したバックアップファイルを使用して、メインストレージ（mSATA1）をバックアップファイルの状態に復旧させることができます。

※ バックアップファイルは、必ず対象となる本体で作成されたものを使用してください。他の本体のバックアップファイルでは動作しないので注意してください。

※ バックアップデータで復旧を行うとメインストレージのデータは、バックアップファイルの状態に戻ります。必要なデータがある場合は、復旧作業を行う前に保存してください。

### ●システムの復旧（バックアップデータ）の手順

- ① LAN ケーブルが接続されている場合は、LAN ケーブルを取り外してください。
- ② USB メモリ、SD カードなどのストレージメディアが接続されている場合は、ストレージメディアを取り外してください。
- ③ 「6-1 リカバリ DVD の起動」を参考にリカバリ DVD を起動させます。
- ④ リカバリメイン画面（図 6-1-4）で[システムの復旧（バックアップデータ）]を選択し、[次へ]ボタンを押します。
- ⑤ メディアとパーティション選択画面（図 6-3-1）が表示されます。本体にメディアを接続し、[メディア情報更新]ボタンを押してください。バックアップファイルを保存するメディアのパーティションを選択し、[次へ]ボタンを押します。  
メディアの認識には少し時間がかかります。メディアを接続してすぐに[メディア情報更新]ボタンを押すと、目的のメディア情報が現れないことがあります。この場合は、1分程度待つて再度、[メディア情報更新]ボタンを押してみてください。

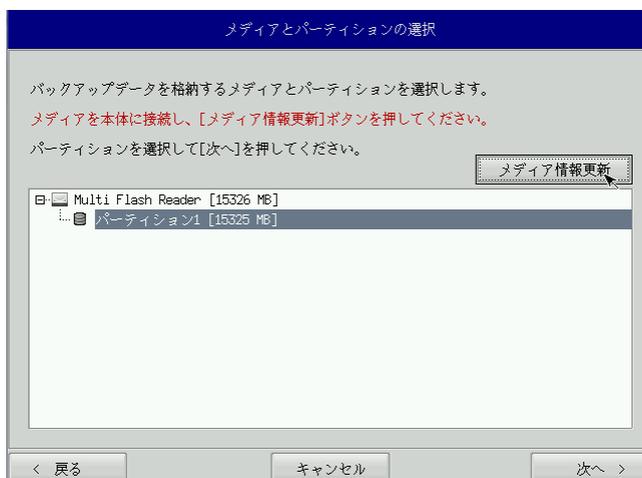


図 6-4-1. メディアとパーティション選択画面

- ⑥ ファイル選択画面（図 6-4-2）が表示されます。[参照]ボタンを押します。



図 6-4-2. ファイル選択画面

- ⑦ ファイル参照画面（図 6-4-3）が表示されます。②で接続したメディアは、/mnt にマウントされていますので、/mnt 以下から目的のファイルを探してください。[OK]を押すとファイル選択画面にもどります。

※ USB メモリの¥backup¥20090512-175009. img というバックアップファイルを指定する場合  
/mnt/backup/20090512-175009. img  
を指定します。

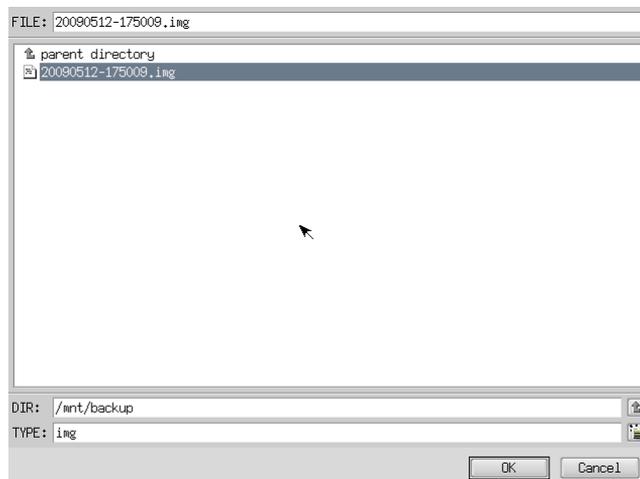


図 6-4-3. ファイル参照画面

- ⑧ ファイル選択画面(図 6-4-2)で指定したバックアップファイルが入力されていることを確認します。[次へ]ボタンを押します。
- ⑨ 確認画面(図 6-4-4)が表示されます。メディア、パーティション、バックアップファイルを確認します。[次へ]ボタンを押します。

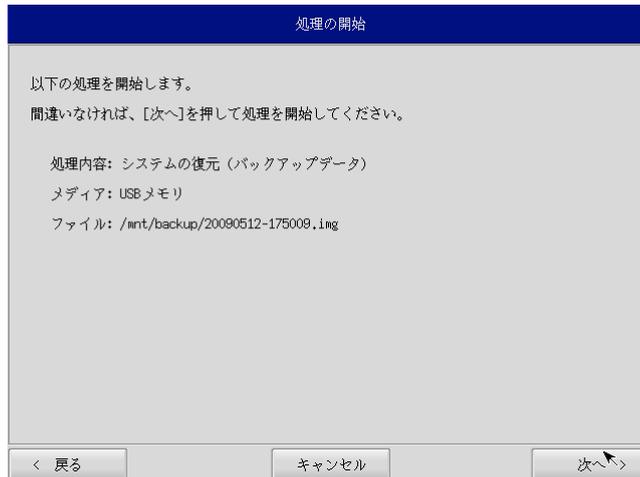


図 6-4-4. 確認画面

- ⑩ 実行中画面(図 6-4-5)が表示され、処理が開始されます。実行中はDVDドライブ、保存メディアを外さないでください。また、電源を落とさないようにしてください。



図 6-4-5. 実行中画面

- ⑪ 終了画面（図 6-4-6）が表示されるとシステム復旧作業は完了です。[終了]ボタンをして電源を落とし、DVD ドライブ、保存メディアを外します。

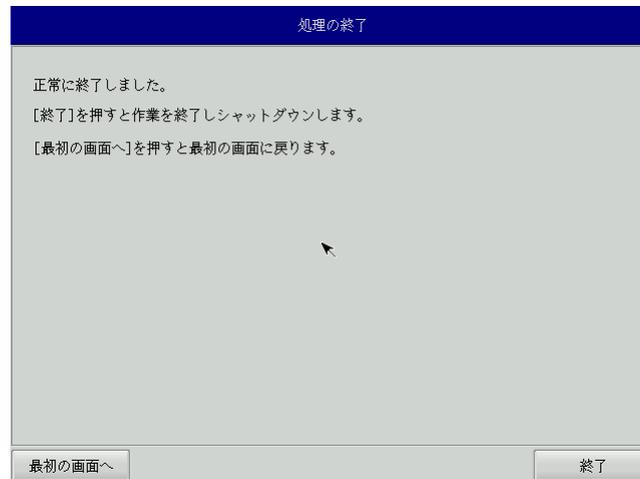


図 6-4-6. 終了画面

- ⑫ 電源を入れ起動を確認します。

# 付録

## A-1 マイクロソフト製品の組み込み用OS (Embedded) について

### 【OS の注意事項】

本製品に搭載している OS は組み込み用 (Embedded) であり、一般的なパソコンで使用される OS とは異なります。そのためソフトウェアや接続デバイスの動作が異なる (または動作しない、インストールできない) 等の可能性がありますので、お客様にて十分な動作確認を実施して頂きますようお願いいたします。

### 【OS 種別】

本製品には以下のマイクロソフト製品の OS が存在します。各々下記の意味で使用しておりますので、ご認識ください。

- Windows Embedded Standard 2009  
: マイクロソフト社が Windows XP Professional をベースに組み込み開発で使用できるようにコンポーネント化した OS

### 【OS 用のアプリケーション開発】

- ・ Windows Embedded Standard 2009 は多言語 OS のため、日本語 OS と動作、表示が異なる場合があります。アプリケーション開発時にはご注意ください。
- ・ クロス環境によるアプリケーション開発をお願いします。実機での開発はできません。

### 【I/O 機器の接続について】

本製品のインターフェースを介して周辺デバイスを接続する場合、組み込み用 (Embedded) OS では通常 OS とは機能が異なります。十分な動作確認を実施してください。

各種 I/O 機器の動作において動作不良が発生した場合には、機器提供メーカーへお問い合わせをお願いいたします。

### 【提案に際して】

- ・ お客様への提案に際して、事前に装置の寿命年数と条件、保守条件 (有寿命部品) 等の諸条件の説明をお願いいたします。
- ・ 本装置は、医療機器・原子力設備や機器、航空宇宙機器・輸送設備など、人命に関わる設備や機器および高度な信頼性を必要とする設備や機器などへの組み込み、また、これらの機器の制御などを目的とした使用は意図されておりません。これらの設備や機器、制御システムなどに本装置を使用した結果、人身事故、財産損害などが生じてもいかなる責任も負いかねます。
- ・ 本装置 (ソフトウェアを含む) が、外国為替および外国貿易法の規定により、輸出規制品に該当する場合は、海外輸出の際に日本国政府の輸出許可申請等必要な手続きをお取り下さい。また、米国再輸出規制等外国政府の規制を受ける場合には、所定の手続きを行ってください。

**<制約事項>**

- Embedded ライセンスは、組込機器や特定業務用機器の OS としてのみご使用いただけます。汎用目的（「市販のアプリケーションをエンドユーザがインストールして使用する」など）ではご使用いただけません。
- OS はお客様が開発した専用アプリケーションとあわせて利用しなければなりません。必ず専用アプリケーションをインストールしてご使用ください。
- 医療機器・原子力設備や機器、航空宇宙機器・輸送設備など、誤動作により被害が想定される装置への使用はできません。
- 製品構成に関する制限
  - Embedded ライセンス契約であることを示す「Certificate of Authenticity」ステッカーを装置本体に貼り付けて出荷します。
  - OS のインストール媒体は添付できません。復旧媒体（アプリケーション込み）の添付は可能です。
- 専用アプリケーションに関する制限
  - 専用アプリケーションのユーザインタフェースからのみ、他のアプリケーションやファンクションにアクセスできるようにしなければなりません。
  - Microsoft のユーザインタフェース（ロゴ、ブートアップ、デスクトップ画面、フォルダ、ツールバーなど）を一切表示してはいけません。
- 組込みシステムの再販売・再頒布に際しマイクロソフト社の OS 製品の COA と APM を各システムに必ず貼付・添付しなければなりません。
- 組込み型システムとは別にマイクロソフト社の OS 製品またはその製品の一部を宣伝したり、価格提示したり、あるいは販売したり再頒布したりしてはなりません。
- ここに定めた条件を守っていないことが判明した場合、株式会社アルゴシステムはマイクロソフト株式会社との契約に従って状況報告をマイクロソフト株式会社に行い、出荷停止・状況改善依頼・調査を行うことができます。

**<用語の説明>**

- 「APM」とは「関連製品資料」のことで、使用許諾製品の再配布可能コンポーネントとしてマイクロソフト社が適宜指定する、使用許諾製品に関連するドキュメント、ソフトウェアや他の有形資料を含んだ外部メディアを意味します。なお、APMにCOAは含まれません。
- 「COA」すなわち「Certificate of Authenticity」は、マイクロソフト社が使用許諾製品のみで作成した削除不可のステッカーを意味します。
- 「組込み型アプリケーション」とは、業界または業務固有のソフトウェアプログラムを意味し、以下の属性をすべて備えているものです。
  - (1) 組込み型システムの主要な機能がある。
  - (2) 組込み型システムが販売される業界に特有な機能要求に合わせて設計されている。
  - (3) 使用許諾製品ソフトウェアに加えて重要な機能がある。
- 「組込み型システム」とは、組込み型アプリケーション用に設計され、組込み型アプリケーションと共に配布され且つ、汎用的なパーソナルコンピューティングデバイス（パーソナルコンピュータなど）または多機能サーバとして販売もしくは使用されません。また、これらシステムの代替品として商業的に実現不可能な、お客様のイメージ付きコンピューティングシステムまたはデバイスを意味します。

## このマニュアルについて

- (1) 本書の内容の一部又は全部を当社からの事前の承諾を得ることなく、無断で複写、複製、掲載することは固くお断りします。
- (2) 本書の内容に関しては、製品改良のためお断りなく、仕様などを変更することがありますのでご了承下さい。
- (3) 本書の内容に関しては万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなどお気づきのことがございましたらお手数ですが巻末記載の弊社までご連絡下さい。その際、巻末記載の書籍番号も併せてお知らせ下さい。

77W010048F  
77W010048A

2013年 2月 第6版  
2011年 9月 初版

### 株式会社アルゴシステム

#### 本社

〒587-0021 大阪府堺市美原区小平尾656番地

TEL (072) 362-5067

FAX (072) 362-4856

#### 東京支社

〒104-0061 東京都中央区銀座7-15-8  
銀座堀ビル2F

TEL (03) 3541-7170

FAX (03) 3541-7175

#### 大阪支社

〒542-0081 大阪府大阪市中央区南船場1-12-3  
船場グランドビル3F

TEL (06) 6263-9575

FAX (06) 6263-9576

#### 名古屋営業所

〒461-0004 愛知県名古屋市東区葵2-3-15  
ふぁみーゆ葵ビル503

TEL (052) 939-5333

FAX (052) 939-5330

ホームページ <http://www.algosystem.co.jp>