

RX ファミリ

R20AN0075JJ0103

Rev.1.03

組み込み用 TCP/IP M3S-T4-Tiny を用いた Web サーバ モジュール Firmware Integration Technology

2014.05.09

要旨

本アプリケーションノートでは、組み込み用 TCP/IP M3S-T4-Tiny を用いた Web サーバ(以降、Web サーバ)を導入するための情報を提供します。

Web サーバは、Firmware Integration Technology(FIT)として提供されます。FIT の概念については、以下の URL を参照してください。

<http://japan.renesas.com/products/mpumcu/rx/rx100/index.jsp#fit>

Web サーバは、以下のミドルウェア製品と組み合わせて使用します。

表 1 Web サーバ機能一覧

機能	ミドルウェア製品	ウェブページ
TCP/IP	M3S-T4-Tiny	http://japan.renesas.com/mw/t4
ファイルシステム	M3S-TFAT-Tiny	http://japan.renesas.com/mw/tfat
MMC ドライバ	SPI モードマルチメディアカードドライバ(※1)	
USB ドライバ	USB ドライバ	http://japan.renesas.com/driver/usb
USB ドライバ	USB ドライバ	http://japan.renesas.com/driver/usb

【注】 ※1 MMC とのコマンド互換を持つ一部の SD カード(2GB 以下)は読み書き可能です。

各ミドルウェアは独立しているので、それぞれのインタフェースプログラムをユーザが作成すれば任意のソフトウェアと組み合わせることが可能です。例えばファイルシステムだけを別のものに置き換えたり、MMC ドライバの代わりに USB ドライバに置き換えたりすることが出来ます。また、Web サーバプログラム自体もマイコンに依存したプログラムコードを含んでいないので、TCP/IP 以下のソフトウェアスタックを別マイコン用のものに置き換えることで容易に別マイコンに移植することが可能です。

各種 Renesas Starter Kit 上で動作するサンプルプログラムを用意しています。詳細は、Renesas Starter Kit 用サンプルアプリケーションノートを参照してください。

サンプルアプリケーションノート	ドキュメント番号	ウェブページ
T4 を使った応用例 (DHCP/DNS/FTP/HTTP) Firmware Integration Technology	R20AN0314JJ0100_rx_t4	http://japan.renesas.com/mw/t4

動作確認デバイス

RX62N、RX63N、RX64M

目次

1. 概要.....	3
1.1 システム構成.....	3
1.2 ソフトウェア構成	4
1.2.1 コンテンツを SD カードまたは USB メモリに格納するタイプ.....	4
1.2.2 コンテンツを内蔵 ROM に格納するタイプ	5
1.3 CGI 機能.....	5
2. API 情報	6
2.1 ハードウェアの要求.....	6
2.2 ソフトウェアの要求.....	6
2.3 サポートされているツールチェーン.....	6
2.4 制限事項	6
2.5 ヘッドファイル	6
2.6 コンパイル時の設定	7
2.7 モジュールの追加方法	8
3. API 関数	9
3.1 R_httpd.....	9
3.2 R_httpd_pending_release_request.....	10
3.3 R_T4_HTTP_SERVER_GetVersion	11
4. ユーザ定義関数リファレンス	12
4.1 ファイル関連.....	12
4.1.1 データ構造体.....	13
4.1.2 change_dir	14
4.1.3 file_close	14
4.1.4 file_delete.....	15
4.1.5 file_open.....	15
4.1.6 file_read	16
4.1.7 file_rename	16
4.1.8 file_exist	17
4.1.9 file_write	17
4.1.10 get_file_info.....	18
4.1.11 get_file_list_info	18
4.1.12 get_file_size	19
4.1.13 make_dir	19
4.1.14 remove_dir	20
4.2 システムタイマ関連.....	21
4.2.1 データ構造体.....	21
4.2.2 get_sys_time	21
5. サンプル CGI 関数.....	22
5.1 cgi_sample_function	22

1. 概要

Web サーバは TCP/IP 上で動作するアプリケーションプログラムであり、一般的には Web ブラウザからアクセスされ、Web サーバ上に保存されているコンテンツを TCP/IP を用いて Web ブラウザに転送する機能を提供します。

1.1 システム構成

システム構成例を示します。

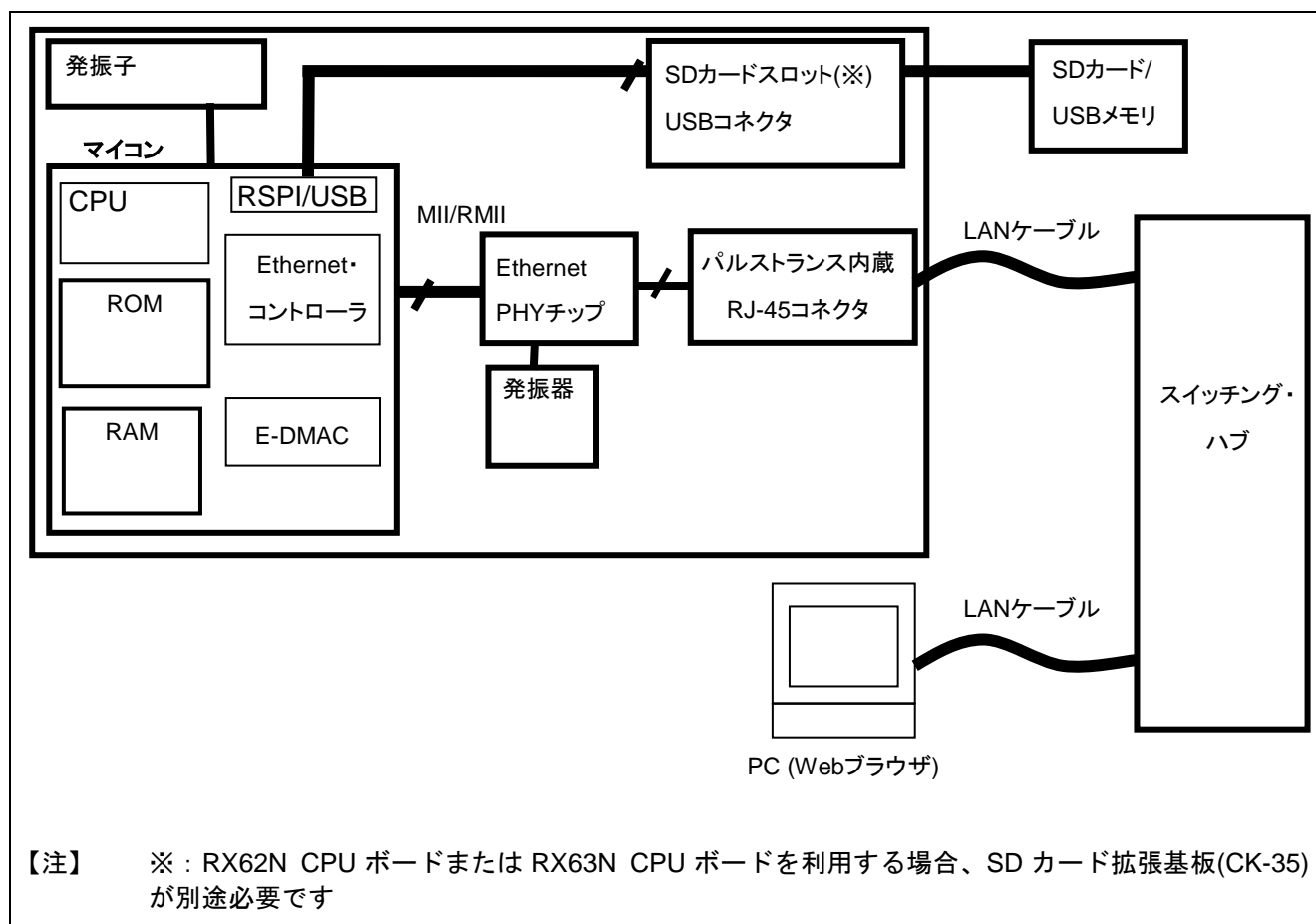


図 1 システム構成例

1.2 ソフトウェア構成

1.2.1 コンテンツをSDカードまたはUSBメモリに格納するタイプ

Webサーバで外部ストレージを利用する場合のソフトウェア構成例です。

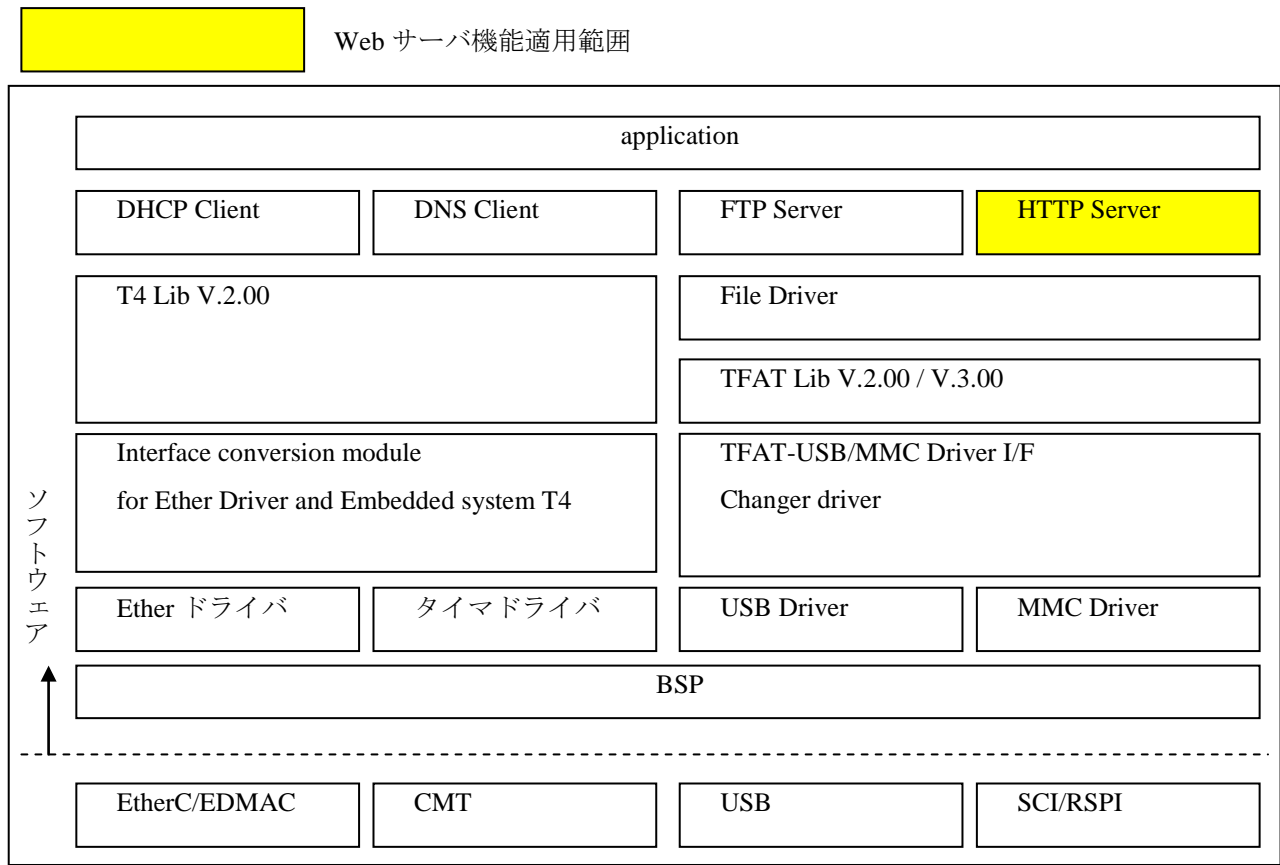


図 2. ソフトウェア構成例 (WEB コンテンツを USB/MMC メモリに格納するタイプ)

1.2.2 コンテンツを内蔵 ROM に格納するタイプ

Web サーバ外部ストレージを利用せず内蔵 ROM だけで動作させる場合のソフトウェア構成例です。

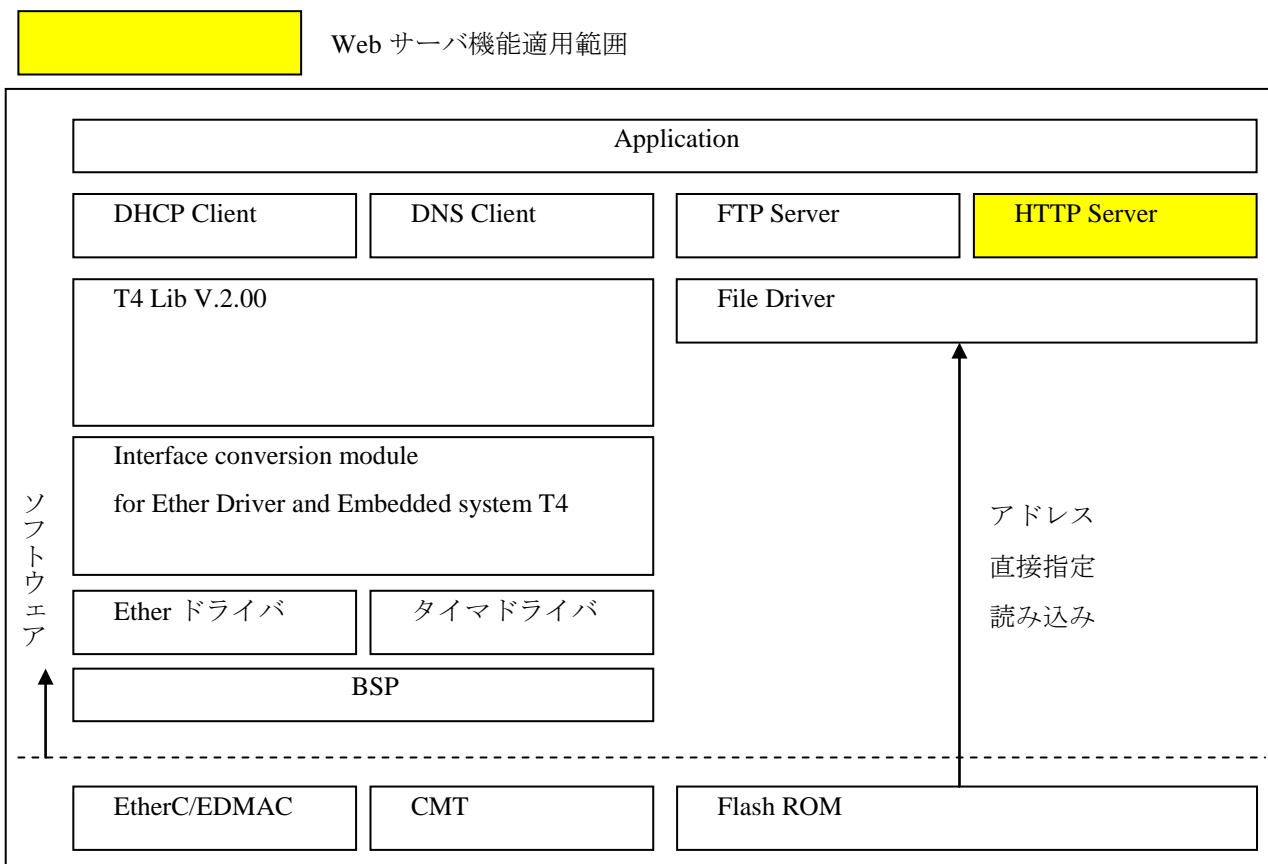


図 3 ソフトウェア構成(コンテンツを内蔵 ROM に格納するタイプ)

1.3 CGI 機能

本 Web サーバは簡易的な CGI(Common Gateway Interface)機能を持っています。CGI とは Web ブラウザからの要求に従い、Web サーバ上でユーザプログラムを実行する仕掛けです。本 Web サーバでは CGI ファイルとして予め設定された URL が要求されると、対応する内部関数を呼び出します。

2. API 情報

2.1 ハードウェアの要求

なし

2.2 ソフトウェアの要求

本 FIT モジュールは、以下のパッケージに依存しています。

r_t4_rx

2.3 サポートされているツールチェーン

本 FIT モジュールは、以下のツールチェーンで動作を確認しています。

Renesas RXC Toolchain v.2.01.00

2.4 制限事項

本プログラムは、stdio.h、stdlib.h、string.h、ctype.h を使用しています。ユーザプログラムでコンパイルオプションに”stdio”、”stdlib”、”string”、”ctype”を指定してください。

2.5 ヘッダファイル

すべての API 呼び出しとそれをサポートするインタフェース定義は r_t4_http_server_rx_if.h に記載しています。

2.6 コンパイル時の設定

本モジュールのコンフィギュレーションオプションの設定は、`r_t4_http_server_rx_config.h`で行います。

本オプション名および設定値に関する説明を、下表に示します。

表 2 オプション一覧

Configuration options in <code>r_t4_http_server_rx_config.h</code>	
<code>#define HTTPD_VERSION_CODE</code> ※デフォルト設定は <code>"Renesas Embedded Web Server/1.03"</code>	Server ヘッダフィールド Web ブラウザとの通信時に、Web ブラウザに送信する Server ヘッダフィールドに格納するデータを指定することが出来ます。
<code>#define ROOT_DIR</code> ※デフォルト設定は <code>"(空文字)"</code>	ルートディレクトリ 外部メモリ上のどのディレクトリをルートディレクトリにするかを指定することができます。 例： <code>#define ROOT_DIR ""</code> <code>#define ROOT_DIR "user"</code> <code>#define ROOT_DIR "user/root_dir"</code>
<code>#define INDEXES</code> ※デフォルト設定は <code>"1"</code>	インデックスページの表示/非表示 Web ブラウザからディレクトリ指定された場合の挙動を指定することができます。 0 <code>DEFAULT_FILE_NAME</code> で指定されているファイルをレスポンスします。 1 ディレクトリの内容をレスポンスします。
<code>#define DEFAULT_FILE_NAME</code> ※デフォルト設定は <code>"index.htm"</code>	インデックスページ非表示の場合にレスポンスファイル INDEXES に 0 を指定した場合にレスポンスするファイルです。このファイルが見つからない場合は 404 Not Found レスポンスを返します。
<code>#define MAX_EXTENSION</code> ※デフォルト設定は <code>"15"</code>	対応する Content-Type 総数 外部メモリに格納するファイルの拡張子リストの総数です。
<code>#define EXTENSION_TYPE_TABLE_LIST</code> ※デフォルト設定は <code>" {\"def\", \"application/octet-stream\"},¥</code> <code> {\"htm\", \"text/html\"},¥</code> <code> {\"txt\", \"text/plain\"},¥</code> <code> {\"exe\", \"application/octet-stream\"},¥</code> <code> {\"com\", \"application/octet-stream\"},¥</code> <code> {\"jpg\", \"image/jpeg\"},¥</code> <code> {\"gif\", \"image/gif\"},¥</code> <code> {\"png\", \"image/png\"},¥</code> <code> {\"zip\", \"application/octet-stream\"},¥</code> <code> {\"mp3\", \"audio/mpeg\"},¥</code> <code> {\"wav\", \"Nv audio/x-wav\"},¥</code> <code> {\"dat\", \"application/octet-stream\"},¥</code> <code> {\"xls\", \"application/vnd.ms-excel\"},¥</code> <code> {\"doc\", \"application/msword\"},¥</code> <code> {\"cgi\", \"text/html\"},¥"</code>	対応する Content-Type 外部メモリに格納するファイルの拡張子リストです。 ここに定義していない拡張子のファイルを転送する場合、リストの先頭に定義されている拡張子の設定でファイルをレスポンスします。
<code>#define MAX_CGI_FILE</code> ※デフォルト設定は <code>"1"</code>	登録された CGI ファイルの個数

#define CGI_FILE_NAME_TABLE_LIST デフォルト設定は ” {“cgi_smpl.cgi”, NULL}, ”	CGI ファイル名と対応する内部関数のテーブル
#define LF_CODE ※デフォルト設定は” ”¥r¥n”	インデックスページの生成に用いられる改行コード
#define HTTP_TCP_CEP_NUM ※デフォルト設定は” 4”	同時に受け付け可能な最大クライアント数 config_tcpudp.c で定義されている Web サーバの通信端 点の個数と合わせてください。
#define HTTP_START_TCP_CEP ※デフォルト設定は” 0”	config_tcpudp.c で定義されている Web サーバの通信端 点の開始位置のオフセット
#define HTTP_MAX_FILE_LIST ※デフォルト設定は” 16”	インデックスページに表示可能な最大ファイル数 BODY_BUF_SIZE を超えないように設定してくださ い。
#define RCV_BUF_SIZE ※デフォルト設定は” 1024”	受信バッファサイズ
#define HDR_BUF_SIZE ※デフォルト設定は” 1460”	ヘッダフィールド用の送信バッファサイズ
#define BODY_BUF_SIZE ※デフォルト設定は” 2048”	ボディフィールド用の送信バッファサイズ

2.7 モジュールの追加方法

e² studio/CubeSuite+に組み込む方法”r01an1723ju0100_rx.pdf/r01an1826jj0100_rx.pdf”をご参照ください。

3. API 関数

3.1 R_httpd

HTTP の通信に必要な通信端点の管理を行う関数です。

Format

```
void R_httpd(void)
```

Parameters

なし

Return Value

なし

Properties

r_t4_http_server_rx_if.h にプロトタイプ宣言がされています。

Description

アプリケーションは本関数を定期的呼び出します。R_httpd()は、HTTP の通信に必要な通信端点を管理します。本関数は通信端点の管理のみを行い、通信自体は T4 が割り込み駆動により自動的行います。

Reentrant

非対応

Special Notes

なし

3.2 R_httpd_pending_release_request

CGI 応答保留を解除する時に呼び出す関数です。

Format

```
void R_httpd_pending_release_request(ID cepid)
```

Parameters

cepid	input	通信端点 ID
-------	-------	---------

Return Value

なし

Properties

r_t4_http_server_rx_if.h にプロトタイプ宣言がされています。

Description

アプリケーションは CGI 応答保留を解除する時に本関数を呼び出します。

使用方法は、5.1.cgi_sample_functionを参照してください。

Reentrant

非対応

Special Notes

なし

3.3 R_T4_HTTP_SERVER_GetVersion

Web サーバのバージョンを返します。

Format

```
uint32_t      R_T4_HTTP_SERVER_GetVersion(void)
```

Parameters

なし

Return Value

Web サーバのバージョン

Properties

r_t4_http_server_rx_if.h にプロトタイプ宣言がされています。

r_http_server.c に組み込まれています。

Description

本関数は、現在インストールされているモジュールのバージョンを返します。バージョン番号はコード化されています。最初の 2 バイトがメジャーバージョン番号で、後の 2 バイトがマイナーバージョン番号です。例えば、バージョンが 4.25 の場合、戻り値は '0x00040019' となります。

Reentrant

対応

Special Notes

本関数は、r_http_server.c にインライン関数として定義されています。

4. ユーザ定義関数リファレンス

4.1 ファイル関連

Web サーバは本関数群を呼び出します。ユーザはファイルシステムに応じて適切に本関数の処理内容を定義します。また、Web サーバは本データ構造体を使用し、外部メモリの情報を取得することが出来ます。『コンテンツを SD カードに格納するタイプ』『コンテンツを USB メモリに格納するタイプ』では TFAT 等を用いて外部メモリからコンテンツデータを読み出します。『コンテンツを内蔵 ROM に格納するタイプ』ではファイルシステムは用いず、ROM から直接コンテンツデータを読み出します。

表 4 ファイル関連ユーザ定義関数一覧

関数名	機能概要
change_dir()	作業ディレクトリの変更
file_close()	ファイルのクローズ
file_delete()	ファイルの削除
file_open()	ファイルのオープン
file_read()	ファイルの読み込み
file_rename()	ファイル名の変更
file_exist()	ファイルの有無を確認
file_write()	ファイルの書き込み
get_file_info()	ファイル情報の取得
get_file_list_info()	ファイルリストの取得
get_file_size()	ファイルサイズの取得
make_dir()	ディレクトリの作成
remove_dir()	ディレクトリの削除

【注】上記関数群のうち本プログラムでは使用しない関数はグレーアウト表記にしています。

4.1.1 データ構造体

【日付情報構造体】

```
typedef struct date_info_{
    uint16_t    year;                // 2011, 2012, ...
    uint8_t     month[4];            // Jan, Feb, Mar, ...
    uint8_t     day;                 // 1-31
    uint8_t     ay_of_the_week[4];   // Sun, Mon, Tus, ...
    uint16_t    hour;                // 0-23
    uint16_t    min;                 // 0-59
    uint16_t    sec;                 // 0-59
}DATE_INFO;
```

【ファイルリスト構造体】

```
typedef struct file_list_ {
    uint8_t     file_name[13];
    uint32_t    file_size;
    uint32_t    file_attr;
    DATE_INFO   date_info;
}FILE_LIST;
```

【マクロ定義】

```
#define FILE_WRITE        0x10
#define FILE_READ         0x01
#define FILE_ATTR_RDO0x01 /* Read only */
#define FILE_ATTR_HID0x02 /* Hidden */
#define FILE_ATTR_SYS0x04 /* System */
#define FILE_ATTR_VOL0x08 /* Volume label */
#define FILE_ATTR_DIR0x10 /* Directory */
#define FILE_ATTR_ARC0x20 /* Archive */
```

4.1.2 change_dir

Description

本関数は引数で指定されたディレクトリパスを作業ディレクトリに設定します。ディレクトリパスはフルパスで指定します。作業ディレクトリの情報は、通信端点毎に管理されます。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"

int32_t change_dir(uint8_t *dir_path);
```

Parameters

dir_path	入力	指定されたディレクトリパスの格納先
----------	----	-------------------

Return Value

-1	ディレクトリが存在しない
0	ディレクトリが存在する

Remark

dir_path の終端には'/'が付く場合と付かない場合があります。使用するファイルシステムにあわせて'/'の有無を調整してください。

4.1.3 file_close

Description

本関数は引数で指定された ID 値に対応するファイルをクローズし、管理情報を破棄します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"

int32_t file_close(int32_t file_id);
```

Parameters

file_id	入力	クローズするファイルの ID 値
---------	----	------------------

Return Value

-1	エラー
0	正常終了

Remark

無し

4.1.4 file_delete

Description

本関数は引数で指定されたファイルを削除します。ファイルの指定はルートディレクトリからのフルパスで指定します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"
int32_t file_delete(uint8_t *file_path);
```

Parameters

file_path	入力	ファイルのフルパスの格納先
-----------	----	---------------

Return Value

-1	エラー
0	正常終了

Remark

無し

4.1.5 file_open

Description

本関数は第 1 引数で指定されたファイルを第 2 引数で指定されたモードでオープンし、管理情報を独自で保存します。また、保存した管理情報を Web サーバが ID 参照できるように、戻り値として管理情報の ID 値を指定します。保存した管理情報はファイルのクローズ関数で ID 値が指定されるまで保持しなければなりません。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"
int32_t file_open(uint8_t *file_path, uint8_t mode_flag);
```

Parameters

file_path	入力	ファイルのフルパスの格納先
mode_flag	入力	ファイルオープンモード (FILE_WRITE または FILE_READ)

Return Value

-1	エラー
0 以上	オープンしたファイルの ID 値

Remark

ファイルオープン状態はファイルのクローズ関数で対応する ID 値が指定されるまで保持しなければなりません。

4.1.6 file_read

Description

本関数は第 1 引数で指定された ID 値に対応するファイルデータを、第 2 引数が示すアドレスに、最大第 3 引数の値で示すサイズ分読み込まれます。第 1 引数の ID 値に対応する管理情報内のファイルポインタは読み込んだ分だけ更新され、ファイルのクローズ関数が呼び出されるまで保持します。

Usage

```
#include <stdint.h>

#include "r_file_driver.h"

int32_t file_read(int32_t file_id, uint8_t *buf, int32_t read_size);
```

Parameters

file_id	入力	読み込むファイルの ID 値
buf	出力	読み込んだファイルデータの格納先
read_size	入力	読み込むファイルサイズ

Return Value

-1	エラー
0 以上	読み込んだデータサイズ

Remark

無し

4.1.7 file_rename

Description

本関数は第 1 引数で指定されたファイルまたはディレクトリを第 2 引数で指定された名前に変更します。第 1 引数、第 2 引数ともにルートディレクトリからのフルパスで指定します。

Usage

```
#include <stdint.h>

#include "r_file_driver.h"

int32_t file_rename(uint8_t *old_name, uint8_t *new_name);
```

Parameters

old_name	入力	変更対象のファイルまたはディレクトリ
new_name	入力	変更後の名前

Return Value

-1	エラー
0	正常終了

Remark

無し

4.1.8 file_exist

Description

本関数は引数で指定されたファイルまたはディレクトリの有無を確認します。引数はルートディレクトリからのフルパスで指定します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"
int32_t file_exist(uint8_t *file_path);
```

Parameters

file_path	入力	有無を確認するファイルまたはディレクトリ
-----------	----	----------------------

Return Value

-1	存在しない
0	存在する

Remark

無し

4.1.9 file_write

Description

本関数は第 1 引数で指定された ID 値に対応するファイルに対し、第 2 引数で指定されたアドレスから第 3 引数で指定されたサイズ分のデータを書き込みます。第 1 引数の ID 値に対応する管理情報内のファイルポインタは書き込んだ分だけ更新され、ファイルのクローズ関数が呼び出されるまで保持します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"
int32_t file_write(int32_t file_id, uint8_t *buf, int32_t write_size);
```

Parameters

file_id	入力	書き込むファイルの ID 値
buf	入力	書き込むデータの先頭アドレス
write_size	入力	書き込むサイズ

Return Value

-1	エラー
0	正常終了

Remark

無し

4.1.10 get_file_info

Description

本関数は第 1 引数で指定された ID 値に対応するファイルの管理情報を読み込み、ファイルの日付情報を第 2 引数で示す日付情報構造体に書き出します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"

int32_t get_file_info(int32_t file_id, DATE_INFO *date_info);
```

Parameters

file_id	入力	読み込むファイルの ID 値
date_info	出力	日付情報の格納先

Return Value

-1	エラー
0	正常終了

Remark

無し

4.1.11 get_file_list_info

Description

本関数は第 1 引数で指定されたディレクトリパスに格納されているファイルまたはディレクトリの情報を第 2 引数で指定されたファイルリスト構造体に書き出します。一度に書き出す最大情報個数は第 3 引数で指定し、第 4 引数でファイルリストの読み出し開始位置を指定します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"

int32_t get_file_list_info(uint8_t *dir_path, FILE_LIST *file_list, uint32_t num_file_list, int32_t read_index);
```

Parameters

dir_path	入力	読み出すディレクトリパスの格納先
file_list	出力	読み出したファイルリストの格納先 リストの最後にはファイル名格納領域の先頭に'¥0'を格納します。
num_file_list	入力	一度に読み出すファイルリスト情報の最大個数
read_index	入力	ファイルリストの読み出し開始位置

Return Value

-1	エラー
0 以上	読み出したファイルの個数

Remark

戻り値が num_file_list より小さい値を返した場合は、ファイルリスト情報の読み出しが終了したことを示し、num_file_list と同じ値を返した場合はファイルリスト情報に続きがあることを示します。本関数はファイルリストの続きを読み出す際に、read_index にファイルリストの読み出し開始位置を指定して呼び出します。

dir_path の終端には '/' が付く場合と付かない場合があります。使用するファイルシステムにあわせて '/' の有無を調整してください。

4.1.12 get_file_size

Description

本関数は引数で指定された ID 値に対応するファイルの管理情報を読み込み、ファイルサイズを返します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"
int32_t get_file_size(int32_t file_id);
```

Parameters

file_id	入力	読み込むファイルの ID 値
---------	----	----------------

Return Value

-1	エラー
0 以上	ファイルサイズ

Remark

無し

4.1.13 make_dir

Description

本関数は引数で指定されたディレクトリを作成します。ディレクトリパスはフルパスで指定します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"
int32_t make_dir(uint8_t *dir_path);
```

Parameters

dir_path	入力	作成するディレクトリ名
----------	----	-------------

Return Value

-1	エラー
0	正常終了

Remark

dir_path の終端には '/' が付く場合と付かない場合があります。使用するファイルシステムにあわせて '/' の有無を調整してください。

4.1.14 remove_dir

Description

本関数は引数で指定されたディレクトリを削除します。ディレクトリパスはフルパスで指定します。

Usage

```
#include <stdint.h>
#include "r_file_driver.h"
int32_t remove_dir(uint8_t *dir_path);
```

Parameters

dir_path	入力	削除するディレクトリ名
----------	----	-------------

Return Value

-1	エラー
0	正常終了

Remark

dir_path の終端には'/'が付く場合と付かない場合があります。使用するファイルシステムにあわせて'/'の有無を調整してください。

4.2 システムタイマ関連

Web サーバは本関数群を呼び出します。ユーザはシステムタイマを定義します。

表 5 システムタイマ関連ユーザ定義関数一覧

関数名	機能概要
get_sys_time()	システムタイマの先頭アドレス取得

4.2.1 データ構造体

【システムタイマ構造体】

```
typedef struct sys_time_  
{  
    uint32_t sec;  
    uint32_t min;  
    uint32_t hour;  
    uint32_t day;  
    uint32_t month;  
    uint32_t year;  
}SYS_TIME;
```

4.2.2 get_sys_time

Description

本関数はシステムタイマの先頭アドレスを取得します。

Usage

```
#include <stdint.h>  
  
#include "r_t4_http_server_rx_config.h"  
  
SYS_TIME      *get_sys_time( void );
```

Parameters

無し

Return Value

システムタイマの先頭アドレス

Remark

システムタイマを管理する変数はユーザが定義してください。

5. サンプル CGI 関数

5.1 cgi_sample_function

Description

本関数は、"R_t4_http_server_config.h" の CGI_FILE_NAME_TABLE_LIST マクロで定義されている CGI 関数です。CGI_FILE_NAME_TABLE_LIST の第 2 要素 (CGI 関数ポインタ) は、Web サーバで定義した cgi ファイルの URL を要求したときに呼び出されます。次に、HTTPd が CGI 関数を呼び出します。

HTTPd の動作は、戻り値によって変わります。

ケース : 正常終了

CGI 処理が本関数で正常終了

ケース : 内部エラー

CGI 処理エラーが本関数で発生

CGI process errors occur in this function.

ケース: CGI 応答保留

CGI 処理が本関数で終了しない (応答保留)、CGI_FILE_NAME_TABLE_LIST の第 3 要素 (CGI 関数ポインタ) は、CGI 処理終了するとき、ユーザが R_httpd_pending_release_request() を呼び出したとき、呼び出されます。

Usage

```
#include "r_t4_itcpip.h"
#include "r_http_server_config.h"
#include "r_t4_http_server_rx_if.h"
ER cgi_sample_function(ID cepid, void *res_info);
```

Parameters

cepid	入力	CGI 関数実行の要求が有った通信端点 ID
res_info	入力	(HTTPD_RESOURCE_INFO*)res_info->param Web ブラウザから要求のあった URL に付属するパラメータ
	出力	(HTTPD_RESOURCE_INFO*)res_info->res.body 応答として返す HTML 文字列
	出力	(HTTPD_RESOURCE_INFO*)res_info->res.body_size 応答として返す HTML 文字列の長さ

Return Value

-1	内部エラー
-2	CGI 応答保留
0	正常終了

Remark

なし

ホームページとサポート窓口

ルネサス エレクトロニクスホームページ

<http://japan.renesas.com/>

お問い合わせ先

<http://japan.renesas.com/contact/>

すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.03	2014.05.09	—	FIT モジュール化
1.02	2014.04.28	—	サポートマイコンに RX63N を追加しました。 簡易 CGI 機能に対応しました。 内蔵 ROM のみで動作する Web サーバを追加しました。
1.01	2012.09.27	3	USB メモリについて情報を追加しました。
1.00	2011.04.12	—	初版発行

製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本ドキュメントおよびテクニカルアップデートを参照してください。

1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「未使用端子の処理」に従って処理してください。

CMOS製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI周辺のノイズが印加され、LSI内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。未使用端子は、本文「未使用端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

2. 電源投入時の処置

【注意】電源投入時は、製品の状態は不定です。

電源投入時には、LSIの内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。

外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。

同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

3. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

【注意】リザーブアドレス（予約領域）のアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレス（予約領域）があります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

4. クロックについて

【注意】リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。

プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。

リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

5. 製品間の相違について

【注意】型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。

同じグループのマイコンでも型名が違うと、内部ROM、レイアウトパターンの相違などにより、電気的特性の範囲で、特性値、動作マージン、ノイズ耐量、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。型名が違う製品に変更する場合は、個々の製品ごとにシステム評価試験を実施してください。

ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器・システムの設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因して、お客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
3. 本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害に関し、当社は、何らの責任を負うものではありません。当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
4. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。かかる改造、改変、複製等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。
標準水準： コンピュータ、OA機器、通信機器、計測機器、AV機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置等
当社製品は、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（原子力制御システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、使用することはできません。たとえ、意図しない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に損害が生じて、当社は一切その責任を負いません。なお、ご不明点がある場合は、当社営業にお問い合わせください。
6. 当社製品をご使用の際は、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他の保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、社会的損害等を生じさせないよう、お客様の責任において、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、お客様の機器・システムとしての出荷保証を行ってください。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様の機器・システムとしての安全検証をお客様の責任で行ってください。
8. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制するRoHS指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は、一切その責任を負いません。
9. 本資料に記載されている当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。また、当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍事用途に使用しないでください。当社製品または技術を輸出する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続を行ってください。
10. お客様の転売等により、本ご注意書き記載の諸条件に抵触して当社製品が使用され、その使用から損害が生じた場合、当社は何らの責任も負わず、お客様にご負担して頂きますのでご了承ください。
11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。

注1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社がその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有する会社をいいます。

注2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注1において定義された当社の開発、製造製品をいいます。



ルネサスエレクトロニクス株式会社

■営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

※営業お問合せ窓口の住所は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

ルネサス エレクトロニクス株式会社 〒100-0004 千代田区大手町2-6-2（日本ビル）

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。

総合お問合せ窓口：<http://japan.renesas.com/contact/>