

1. ハードウェアの動作確認用 メモリ・アクセス・ツール

ハードウェアができた後...

HDLによるソースの記述もエラーなく論理合成され,無事 FPGAに配置配線が完了した後は,いきなりプログラムを書き 始めますか? まずは実装した回路の制御レジスタに正しくア クセスできるかどうかを確認することが重要でしょう.一般的 には何らかのデバッガやモニタを使って,指定したアドレスを 読み出したり,指定したアドレスにデータを書き込み,それを 読み出して値が一致するかどうかを確認していきます.

しかし, MicroBlaze ではEDK, M32R ではCygwin(Linux)+ GDB といったように, 用意されているソフトウェア開発環境が 統一されていないのが現状です.ハードウェア設計担当者が,い ちいちソフトウェア開発ツールの使い方を1から覚えるのも大 変です.またソフトウェア開発担当者としても,より簡単にメ モリを読み書きできるツールがあると便利でしょう.

そこで, ハードウェアの動作確認を主眼とした, メモリ・ア クセス・ツールを作成してみました.

リモート・メモリ・モニタの仕様

本評価ボードには PS/2 接続によるキーボードも,アナログ

RGB 表示による画面表示も可能です.しかし,これらのイン ターフェースが正常に動作しない状況でも使用できるようにと いう考えから,シリアル・ポートを介してターミナルと接続し, ターミナルからコマンドを入力して結果を表示するという方式 形態を採用しました.

このように,ターミナルからメモリを読み書きする動作を行うため,今回のシステムを"リモート・メモリ・モニタ"と呼ぶ ことにしました.リモート・メモリ・モニタを使う場合は,表 1に示す設定でターミナルを接続します.

図1 にリモート・メモリ・モニタのコマンド・フォーマット を示します.1文字目がコマンド,2文字目がアクセス・サイ ズの指定による2文字の組み合わせと,それぞれのコマンドに 合わせてアドレスやデータ,バイト数などを指定します.

また作成したリモート・メモリ・モニタは,ヒストリ機能な どのコマンド・ライン編集機能も実装しているので,過去に入 力したコマンドの再実行なども容易になります.なお,ヒスト リ機能を使うためには,図2に示すようにターミナルの設定を "VT100"に設定してください.

IDE コントローラにアクセス

以降では CPU コアとして MicroBlaze を使った場合を例に, リモート・メモリ・モニタの活用方法について説明します.

例として, IDE コントローラにアクセスするようすについて

表1 リモート・メモリ・モニ 夕使用時のターミナルの設定 接続ボート COM2 通信速度 115,200bps データ長 8 ビット パリティ なし	?? address option マンド R: リード W: ライト D: ダンブ F: フィル	+- +- BS+- DEL+- HOME+- END+- INS+-	ヒストリ呼び出し カーソル移動 カーソル位置の前の文字削除 カーソル位置の文字削除 カーソル位置を入力行の先頭へ カーソル位置を入力行の末尾へ 挿入モード切り替え(トグル動作)
ストップ・ビット 1ビット フロー制御 なし	<u>(C:コピー</u>) (a) コマンド・フォーマット	(c)コマ (環	ンド入力編集用キー入力 境により未実装の場合もある)
図1 リモート・メモリ・モニタの コマンド	>RW 80000000 アドレス8000_0000hを16ビッ >WB 8A000020 55 アドレス8A00_0020hに8ビッ >DL B0000000 200 アドレスB000_0000hから32ピ >FW 90000000 1000 1234アドレス9000_0000hから1000 込んでメモリをフィルする >CL A0000000 90000000 100アドレスA000_0000hから9000 込み、100hバイト分をコピーす (b)コマンド入力	ト・サイズで話 〜・サイズでまた パット・サイズ ⁻ Ohバイト分を, O_0000hへ,3 つ の	売み出す 5hを書き込む で200hバイト分をダンプする ,16ビット・サイズで1234hを書き 32ビット・サイズで読み出して書き
1426		۲ <i>۲</i>	
Interface July 2007		MicroPlazo M	1220 MD16 7 WALLTA 167

Tera Term: Terminal setup		x
Terminal size 80 X 24 Term size = win size Auto window resize	New-line Receive: CR • Transmit: CR •	OK Cancel
Terminal ID: VT100	□ <u>L</u> ocal echo	Help
Answerback:	□ A <u>u</u> to switch (VT<	->TEK)
Kanji (receive) Kanji (SJIS SJIS Žbiť kaťakana 7biť	(transmit) ■ Kanji−i <u>n</u> : ¶ it katakana Kanji− <u>o</u> ut: ¶	\$B 🔽

(a) TeraTerm の場合

15200のプロパティ			?
接続の設定設定			
┌ ファンクション キー、方向:	¥−, Ctrl #	ーの使い方 ――	
⑦ ターミナル キー(T)	⊙ W	ndows キー(W)	
- BackSpace キーの送信	方法——		
Ctrl+H(<u>C</u>) ⊂ Delet Del	e(D) O Ct	rHH、スペース、Ctr	I+H(<u>H</u>)
エミュレーション(E):			
VT100	⊡	ターミナルの設定	(S)
Telnet ターミナル ID(<u>N</u>):	VT100		
バッファの行数(B):	500		
┌ 接続/切断時に音を見	鳥らす(<u>P</u>)		
エンコード方法の.		ASCII 設定((<u>A</u>)
		ОК	キャンセル

(b) ハイパーターミナルの場合

図2 ターミナルを"VT100 "に設定

表2 **評価キット添付** IDE **コント**

ローラのレジスタ仕様

BLANCA		IDE	アクセス・		
システム・バス 側オフセット	CSx#	アドレス	サイズ (ビット)	ライト	レジスタ名
+80h		+0	16	R/W	データ・レジスタ
191b		+1	8	R	エラー・レジスタ
TOTIL				W	フィーチャ・レジスタ
+82h		+2	8	R/W	セクタ・カウント・レジスタ
+83h	CS0#	+3	8	R/W	セクタ・ナンバ・レジスタ
+84h		+4	8	R/W	シリンダ下位レジスタ
+85h		+5	8	R/W	シリンダ上位レジスタ
+86h		+6	8	R/W	デバイス/ヘッド・レジスタ
+87b		. 7	0	R	ステータス・レジスタ
+0/11		τ <i>ι</i>	0	W	コマンド・レジスタ
+88h		+0	16	R/W	ハードウェア・スワップ・データ・レジスタ ^注
+8Eh CS1#	CS1#	1# +6	8	R	代替ステータス・レジスタ
	001#			W	デバイス・コントロール・レジスタ
+C0h		+0	16	R/W	データ・レジスタ
+C4h		+1	8	R	エラー・レジスタ
				W	フィーチャ・レジスタ
+C8h	CS0#	+2	8	R/W	セクタ・カウント・レジスタ
+CCh		+3	8	R/W	セクタ・ナンバ・レジスタ
+D0h		+4	8	R/W	シリンダ下位レジスタ
+D4h		+5	8	R/W	シリンダ上位レジスタ
+D8h		+6	8	R/W	デバイス/ヘッド・レジスタ
+DCh	. 7	0	R	ステータス・レジスタ	
		τι	0	W	コマンド・レジスタ
+E0h		+0	16	R/W	ハードウェア・スワップ・データ・レジスタ ^注
+F8h	CS1#	C1# 16	Q	R	代替ステータス・レジスタ
			o	W	デバイス・コントロール・レジスタ

注:データ・レジスタの上位と下 位をハードウェア的に入れ替 えた,キット添付 IDE コント ローラ独自の仕様.ビッグ・ エンディアン環境時に使用す ると便利. 説明してみましょう.**写真**1は評価ボードにハード・ディス ク・ドライブ(HDD)とロジック・アナライザを接続したよう すです.HDDはマスタ設定のものを1台のみ接続し,スレー ブ・デバイスの接続用のコネクタにピン・ヘッダを差し込んで ロジック・アナライザのプローブを接続しています.

表2に評価キット添付 IDE コントローラのレジスタ仕様を示



写真1 評価ボードに HDD とロジック・アナライザを接続した様子