

マイコンカーキットVer.5 kit07_38aプログラム 解説マニュアル R8C/38A版

本プログラムは、マイコンカーがコースを走らせるための基本的なプログラムになっています。大会で使用するには、それぞれのマイコンカーに合わせてスピード、サーボの調整が必要です。さらに、スピードが変わったり、ちょっとしたぶれにより想定していないセンサ状態になり、脱輪することがあります。それらを解析、調整しながら大会に臨むようにしてください。

第 1.15 版

2012.03.15

ジャパンマイコンカーラリー実行委員会

注意事項 (rev.3.0J)

著作権

- ・本マニュアルに関する著作権はジャパンマイコンカーラリー実行委員会に帰属します。
- ・本マニュアルは著作権法および、国際著作権条約により保護されています。

禁止事項

ユーザーは以下の内容を行うことはできません。

- ・第三者に対して、本マニュアルを販売、販売を目的とした宣伝、使用、営業、複製などを行うこと
- ・第三者に対して、本マニュアルの使用権を譲渡または再承諾すること
- ・本マニュアルの一部または全部を改変、除去すること
- ・本マニュアルを無許可で翻訳すること
- ・本マニュアルの内容を使用しての、人命や人体に危害を及ぼす恐れのある用途での使用

転載、複製

本マニュアルの転載、複製については、文書によるジャパンマイコンカーラリー実行委員会の事前の承諾が必要です。

責任の制限

本マニュアルに記載した情報は、正確を期すため、慎重に制作したのですが万一本マニュアルの記述誤りに起因する損害が生じた場合でも、ジャパンマイコンカーラリー実行委員会はその責任を負いません。

その他

本マニュアルに記載の情報は本マニュアル発行時点のものであり、ジャパンマイコンカーラリー実行委員会は、予告なしに、本マニュアルに記載した情報または仕様を変更することがあります。製作に当たりましては、最新の内容を確認いただきますようお願いいたします。

連絡先

(株)ルネサスソリューションズ ルネサスマイコンカーラリー事務局
〒162-0824 東京都新宿区揚場町 2-1 軽子坂MNビル
TEL (03)-3266-8510
E-mail:official@mcr.gr.jp

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。

目次

1. マイコンカーラリー	1
1.1 マイコンカーラリー大会の部門	1
1.2 マイコンカーの規定	1
1.3 マイコンカーコース、スタートバーの仕様	4
1.3.1 コースの材質	4
1.3.2 基本的なコース	4
1.3.3 上り坂、下り坂	5
1.3.4 クロスラインからクランク部分	5
1.3.5 レーンチェンジ部分	6
1.3.6 スタートバーの規格	7
1.3.7 コースレイアウト	8
2. マイコンカーキット Ver.5 のハードウェア	9
2.1 マイコンカーキットの変遷	9
2.2 マイコンカーキットのバージョン	11
2.3 マイコンカーキット Ver.5 の外観	12
2.4 標準キットの電源構成	14
2.5 駆動系電圧を上げた電源構成	15
3. センサ基板 Ver.4.1	16
3.1 仕様	16
3.2 回路図	17
3.3 寸法	18
3.4 センサの固定位置	18
3.5 外観	19
3.6 コースの白と黒を判断する仕組み	20
3.7 スタートバーの開閉を判断する仕組み	20
3.8 10ピンコネクタ	21
3.9 信号の流れ	22
3.10 回路の原理	23
3.11 センサの調整方法	24
4. モータドライブ基板 Ver.4	27
4.1 仕様	27
4.2 回路図	28
4.3 寸法	29
4.4 外観	30
4.5 モータドライブ基板 Ver.4 の CN2 と RY_R8C38 ボードとの関係	32
4.6 モータ制御	33
4.6.1 モータドライブ基板の役割	33
4.6.2 スピード制御の原理	33
4.6.3 正転、逆転の原理	34
4.6.4 ブレーキとフリー	35
4.6.5 Hブリッジ回路	36
4.6.6 Hブリッジ回路のスイッチをFETにする	36
4.6.7 PチャンネルFETとNチャンネルFETの短絡防止回路	39

4.6.8	フリー回路	42
4.6.9	実際の回路.....	43
4.6.10	左モータの動作	45
4.6.11	右モータの動作	45
4.7	サーボ制御.....	46
4.7.1	原理	46
4.7.2	回路	47
4.8	LED 制御	47
4.9	スイッチ制御.....	48
5.	サンプルプログラム.....	49
5.1	プログラムの開発環境.....	49
5.2	サンプルプログラムのインストール	49
5.2.1	CD からソフトを取得する.....	49
5.2.2	ホームページからソフトを取得する	49
5.2.3	インストール	50
5.3	ワースペース「kit07_38a」を開く	51
5.4	プロジェクト	52
6.	プログラム解説「kit07_38a.c」.....	53
6.1	プログラムリスト.....	53
6.2	R8C/38A 用プログラムと H8/3048F-ONE 用プログラムの相違点.....	64
6.3	R8C/38A マイコンで使用する内蔵周辺機能	65
6.4	プログラムの解説	66
6.4.1	スタート	66
6.4.2	外部ファイルの取り込み(インクルード)	66
6.4.3	シンボル定義	67
6.4.4	プロトタイプ宣言	69
6.4.5	グローバル変数の宣言.....	70
6.4.6	init 関数(クロックの切り替え)	71
6.4.7	init 関数(ポートの入出力設定)	71
6.4.8	init 関数(端子のプルアップ)	74
6.4.9	init 関数(タイマ RB の設定)	74
6.4.10	init 関数(タイマ RD の設定).....	75
6.4.11	intTRB 関数(1ms ごとの割り込み)	76
6.4.12	timer 関数(時間稼ぎ)	77
6.4.13	sensor_inp 関数(センサ状態の読み込み)	78
6.4.14	check_crossline 関数(クロスラインチェック)	87
6.4.15	check_rightling 関数(右ハーフライン検出処理)	89
6.4.16	check_leftline 関数(左ハーフライン検出処理)	90
6.4.17	dipsw_get 関数(ディップスイッチ値読み込み)	91
6.4.18	pushsw_get 関数(プッシュスイッチ値読み込み)	92
6.4.19	startbar_get 関数(スタートバー検出センサ読み込み)	93
6.4.20	led_out 関数(LED 制御)	94
6.4.21	motor 関数(モータ速度制御).....	95
6.4.22	handle 関数(サーボハンドル操作)	101
6.4.23	スタート.....	103
6.4.24	パターン方式について	104
6.4.25	プログラムの作り方.....	104
6.4.26	パターンの内容.....	106

6.4.27	パターン方式の最初 while、switch 部分.....	107
6.4.28	パターン 0:スイッチ入力待ち.....	108
6.4.29	パターン 1:スタートバーが開いたかチェック.....	110
6.4.30	パターン 11:通常トレース.....	112
6.4.31	パターン 12:右へ大曲げの終わりのチェック.....	123
6.4.32	パターン 13:左へ大曲げの終わりのチェック.....	127
6.4.33	クランク概要.....	132
6.4.34	パターン 21:1本目のクロスライン検出時の処理.....	133
6.4.35	パターン 23:クロスライン後のトレース、クランク検出.....	135
6.4.36	パターン 31、32:左クランククリア処理.....	138
6.4.37	パターン 41、42:右クランククリア処理.....	142
6.4.38	右レーンチェンジ概要.....	146
6.4.39	パターン 51:1本目の右ハーフライン検出時の処理.....	147
6.4.40	パターン 53:右ハーフライン後のトレース.....	149
6.4.41	パターン 54:右レーンチェンジ終了のチェック.....	151
6.4.42	左レーンチェンジ概要.....	153
6.4.43	パターン 61:1本目の左ハーフライン検出時の処理.....	154
6.4.44	パターン 63:左ハーフライン後のトレース.....	156
6.4.45	パターン 64:左レーンチェンジ終了のチェック.....	158
7.	サーボセンタと最大切れ角の調整.....	160
7.1	概要.....	160
7.2	通信ソフト「Tera Term」をインストールする.....	161
7.3	サーボのセンタを調整する.....	166
7.4	サーボの最大切れ角を見つける.....	173
7.5	「kit07_38a.c」プログラムを書き換える.....	177
8.	プログラムの改造ポイント.....	179
8.1	概要.....	179
8.2	脱輪事例.....	180
8.2.1	クロスラインの検出がうまくいかない.....	180
8.2.2	クランクの検出がうまくいかない.....	181
8.2.3	ハーフラインの検出がうまくいかない.....	183
8.2.4	クランククリア時、外側の白線を中心と勘違いして脱輪してしまう.....	184
8.2.5	レーンチェンジ終了の判断ができない.....	187
8.3	まとめ.....	188
9.	モータの左右回転差の計算方法.....	189
9.1	計算方法.....	189
9.2	内輪を計算するエクセルシートの作成.....	190
9.3	サンプルエクセルシートを使った内輪の計算.....	192
10.	フリー動作を追加する.....	193
10.1	概要.....	193
10.2	接続.....	193
10.3	プログラムの追加.....	194
10.3.1	関数の追加.....	194
10.3.2	使い方.....	195
10.3.3	ブレーキとフリーの違いを確認する.....	196
10.3.4	走行プログラムに motor_mode 関数を組み込む.....	197

11. RMC-R8C35A ボードを使う	198
11.1 RMC-R8C35A ボード	198
11.2 RMC-R8C35A ボードと RY_R8C38 ボード	199
11.3 RMC-R8C35A ボードの搭載	200
11.4 RMC-R8C35A ボードの電源スイッチをコネクタに変更する.....	201
11.5 サンプルプログラムのインストール.....	202
11.5.1 ホームページからソフトを取得する.....	202
11.5.2 インストール.....	203
11.6 ワークスペース「kit07r8c」を開く	204
11.7 プロジェクト.....	205
12. 参考文献	206

1. マイコンカーラリー

1.1 マイコンカーラリー大会の部門

ジャパンマイコンカーラリー大会は、高等学校在籍者、または特別支援学校の高等部に在籍している生徒(以下、高校生)が参加対象です。2011 年現在、競技は下記の 2 部門が行われます。

●Advanced Class

高校生全員が参加できます。ただし、Basic Class との重複登録はできません。

●Basic Class

マイコンカーラリー初心者を対象とした部門で、初めてマイコンカーラリーの大会に参加する高校生を対象としています。1 年生はもとより、2 年生、3 年生であっても初めてマイコンカーラリーに取り組む生徒は参加できます。Advanced Class と比べ、使える部品が限定されています。

もちろん、初めて参加するからといって Basic Class に参加しなければいけない訳ではありません。Advanced Class への参加も可能です。

※一般の部について

一般の部は、2009 年度にジャパンマイコンカーラリーから分離しました。詳しくは、マイコンカーラリーホームページをご覧ください。

1.2 マイコンカーの規定

2011 年度の Advanced Class、Basic Class の規定を、下表に示します。詳しくは競技規則を参照してください。赤色部分は、2011 年度に変更、追加になった部分です。

部門	Basic Class	Advanced Class
外形など 共通仕様	<ul style="list-style-type: none"> マシンの外形は幅 300mm、高さ 150mm 以内とし、全長、重量、材質等については制限しない。 タイマセンサを遮ることのできる構造とする。 スタート後、タイムを有利にするため故意に全長を変えることは不可。 マシンのタイヤ(同等の機能を有するものを含む)はコース面上に接触しながら走行するものとし、接触部分に粘着性物質を使用することは不可(車検に於いて、コースに貼り付くと確認されるものも含む)。 タイヤ幅 30 mm 以内、4 輪以内とする。 ※タイヤ幅とは、マシンの進行方向に対する横方向の寸法である。 吸引機能を用いたマシンは不可。 電気二重層コンデンサの使用は不可。 ※バックアップ電源等の用途で販売されている電気二重層コンデンサ等の大容量キャパシタは、使用不可とする(公称容量がF[ファラド]で表記されているものは不可)。 走行時にコースを損傷させたり汚したりするおそれのある構造は不可。 	
マイコン ボード	マイコンボードは右に同じ。 他に、マイコンボードの改造はコネクタの追加などの基本性能を変えない加工のみ認める。	実行委員会承認のマイコンボードを使うこと。

1. マイコンカーラリー

部門	Basic Class	Advanced Class
駆動モータ	モータの型式、改造の有無は右に同じ。 他に、モータの個数は、2 個とする。	実行委員会承認のモータを使うこと、使用個数は制限なし。分解、改造は不可。ただし、ノイズ除去コンデンサ等のケースへの半田付けは除く。 モータの個数は、4 個以内とする。
ギヤボックス	実行委員会承認のギヤボックスを 2 個使うこと。ケースの改造は次の3つ以外認めない。 ①ピニオンギヤ(8T)への交換 ②シャーン取り付けネジを避けるための逃げ加工 ③シャフトの切断	規定なし(自由)
センサ	センサには、実行委員会承認の基板を 1 枚使用すること。代替部品への交換は認めない。ただし、コース検出センサ(発光部、受光部)の型式の変更は認めない。	規定なし(自由)
モータドライバ	モータドライバには、実行委員会承認の基板を 1 枚使用すること。代替部品への交換は認めない。ただし、改造は認めない。	規定なし(自由)
サーボ	実行委員会承認のサーボを 1 個使うこと。サーボモータの基本性能を変える加工は認めない。	規定なし(自由)
電池	使用できる電池は右に同じ。本数は、制御系に 4 本、駆動系に 4 本使うこと。取り付けは、電池ボックスを使用し電圧値の確認ができ、電池を容易に取り外すことができる構造であること。電池のパック化は認めない。 ※制御系の上限電圧は 5.5V までのため、実際は単三 2 次電池を 4 本加えることとなります。	単三アルカリ電池、または単三 2 次電池(1.2V 仕様)8 本以内。アルカリと 2 次電池の混在は可能。タブ付き電池は使用可能。マンガン電池、ニッケル一次電池、オキシライド電池など上記の 2 種類以外は使用不可。 ※電池極面の半田付けはルール上禁止されていませんが、メーカーの注意事項として禁止されていることがほとんどなので、電池メーカーの使用上の注意に従ってください。
変圧	三端子レギュレータなどによる降圧、DC-DC コンバータによる昇圧を含め、変圧禁止 ※実装されていると、使っているか使っていないか判断できません。変圧部品を実装しないようにしてください。	規定なし(自由)
速度を測る機器	使用禁止	規定なし(自由)
表示する機器	液晶などの文字を表示する機能の搭載は認めない。	規定なし(自由)

※承認部品、指定部品について

内容	型式	BClass	AClass
マイコンボード	①H8/RY3048F ②RY3048Fone(TypeH 含) ③MS304CP01 ④MS304CP02 ⑤RY3687 ⑥RY3687N ⑦RY_R8C38 ⑧RMC-R8C35A	1枚 使用すること	使用すること (数量制限なし)
ギヤボックス	ハイスピードギヤボックス HE	2個 使用すること	— (規定適用外)
モータ	RC-260RA-18130 (MCR 刻印付)	2個 使用すること	使用すること ただし4個まで
サーボモータ	①ハイテック製 HS-425BB 4.8V 時 0.21s/60度 3.3kg・cm ②フタバ製 S3003 4.8V 時 0.23s/60度 3.2kg・cm ③サンワ製 SRM-102Z 4.8V 時 0.20s/60度 3.0kg・cm ④JR(日本遠隔制御株式会社)製 ES-519 4.8V 時 0.23s/60度 3.3kg・cm ※変更があった場合は変更した年から3年間は使用できる こととする。 ※2011年7月追加 下記サーボが追加になりました。 ⑤ハイテック製 HS-430BH 理由:HS-425BB が製造終了となったため	1個 使用すること	— (規定適用外)
センサ	①センサ基板 Ver. 4 (Ver. 4.1 も含む) ②センサ基板 TLN119 版(スタートパー検出センサ基板 と合わせて1枚とする) ③センサ基板 TLN113 版(スタートパー検出センサ基板 と合わせて1枚とする) ④ミニマイコンカーVer. 2 のセンサ部(スタートパ ー検出センサ基板と合わせて1枚とする)	1枚 使用すること	— (規定適用外)
モータ ドライバ	①モータドライブ基板 Ver. 4 ②モータドライブ基板 Vol. 3 ③モータドライブ基板 Vol. 2(拡張基板を含む) ④ミニマイコンカーVer. 2 のモータドライブ部	1枚 使用すること	— (規定適用外)

1.3 マイコンカーコース、スタートバーの仕様

1.3.1 コースの材質

コースの黒色、灰色、白色は、下記の材質のシールを使用しています。シールを使っていない部分はつや消し白の亚克力材となります。

●黒色

セキスイハルカラーHC-015、エコパレットハルカラーHKC-011、中川ケミカル 793(ブラックマット)
のいずれか

●灰色

セキスイハルカラーHC-050、エコパレットハルカラーHKC-057、中川ケミカル 735(ミディアムグレー)
のいずれか

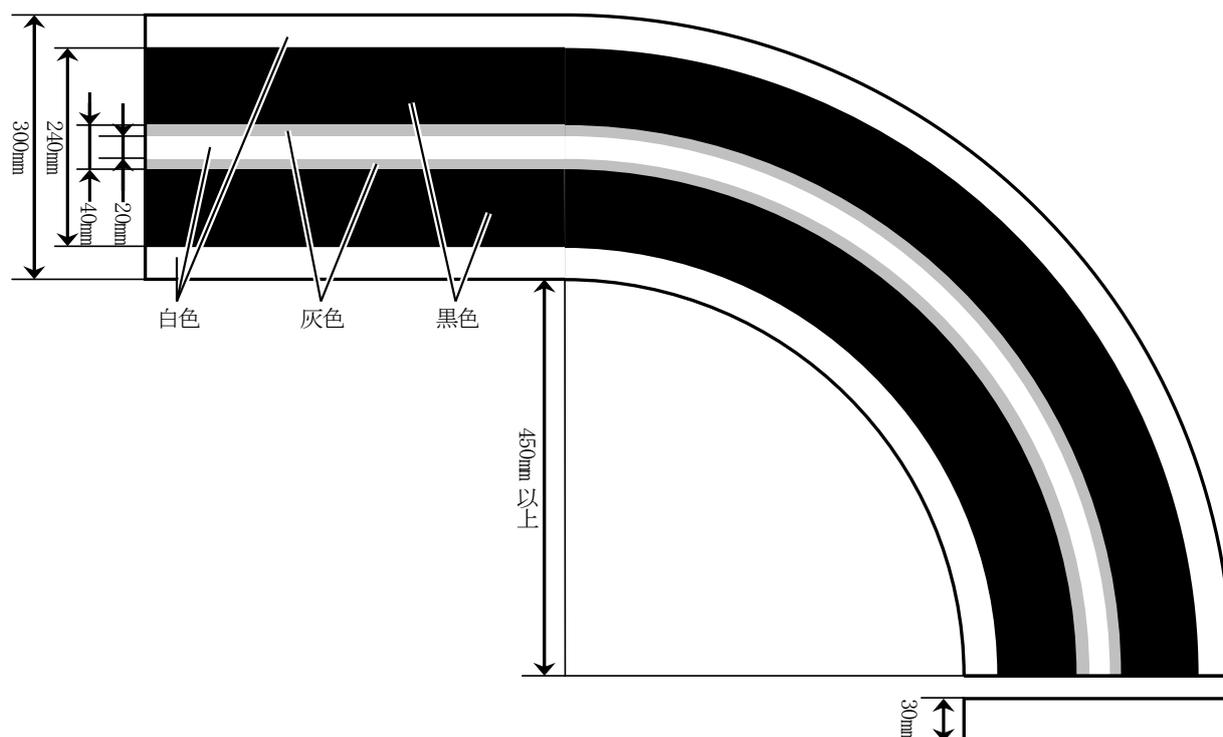
●白色

セキスイハルカラーHC-095、エコパレットハルカラーHKC-097、中川ケミカル 711(ホワイト)
のいずれか

※2011年3月現在、販売されているコースは、中川ケミカルのシールを使っています(予告無く変更の可能性が
あります)。

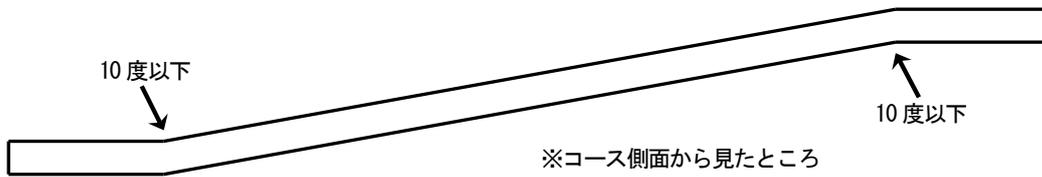
1.3.2 基本的なコース

マイコンカーラリーのコースは、直線、カーブ、クランク、坂、レーンチェンジで構成されています。マイコンカー
ラリーのコースは、幅 300mm の中に、黒、灰、白色があります。カーブは内径が 450mm 以上となっています。マ
イコンカーに取り付けているセンサでコースとマイコンカーのずれを検出し、コースに沿って走るように制御しま
す。



1.3.3 上り坂、下り坂

角度が 10 度以下の上り坂、下り坂があります。上り初め、上り終わり、下り初め、下り終わりでマイコンカーのシャーシなどがコースとこすらないように製作する必要があります。



※車検は、上り下りコースパーツ部(10度以内の傾斜がついた坂道コースの一部)を使用して、マイコンカーを手動で通過させます。このとき、センサ類(タイヤ、アースを含む)以外はコースに接触してはいけません。

2 輪タイプでコース接触部にコース保護材をつけたものはタイヤの一部と見なします。

車検時に、センサ部においてコースを損傷させる可能性が確認された場合は、保護材などで対処をお願いします(エンコーダやリミットスイッチ、センサ含む)。

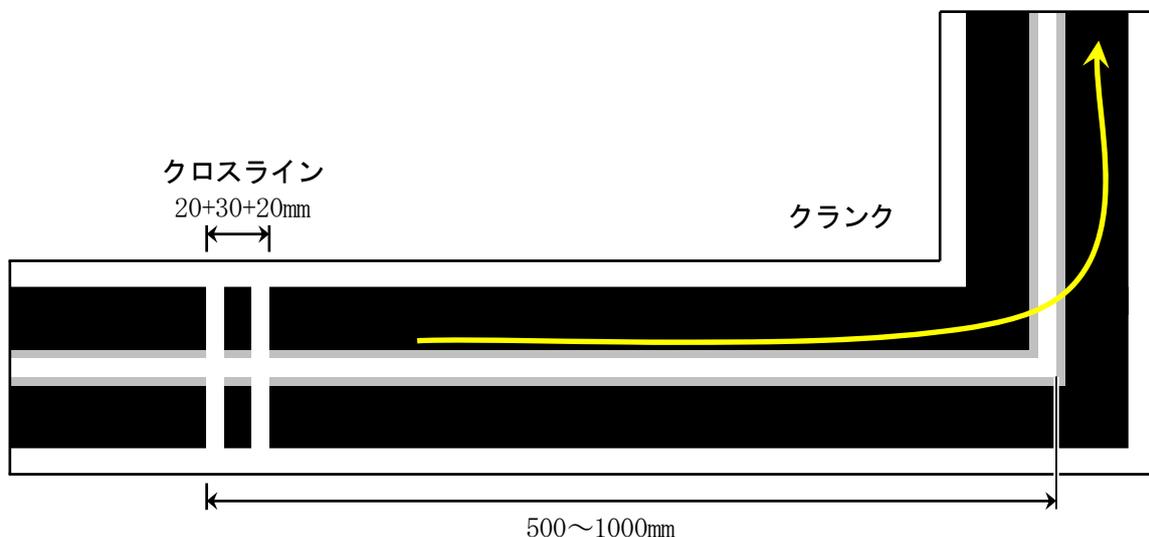


上り坂、下り坂を組み合わせた立体交差

1.3.4 クロスラインからクランク部分

マイコンカーラリーコースのいちばんの特徴は、クランク(直角)です。クランクは最大の難所ですが、腕の見せ所でもあります。

クランク手前の 500~1000mm にはクロスラインと呼ばれる 2 本の白ラインが引かれています。マイコンカーはこのラインを検出すると、直角を曲がれるスピードまで減速します。直角を発見すると曲がり、通常走行に戻ります。



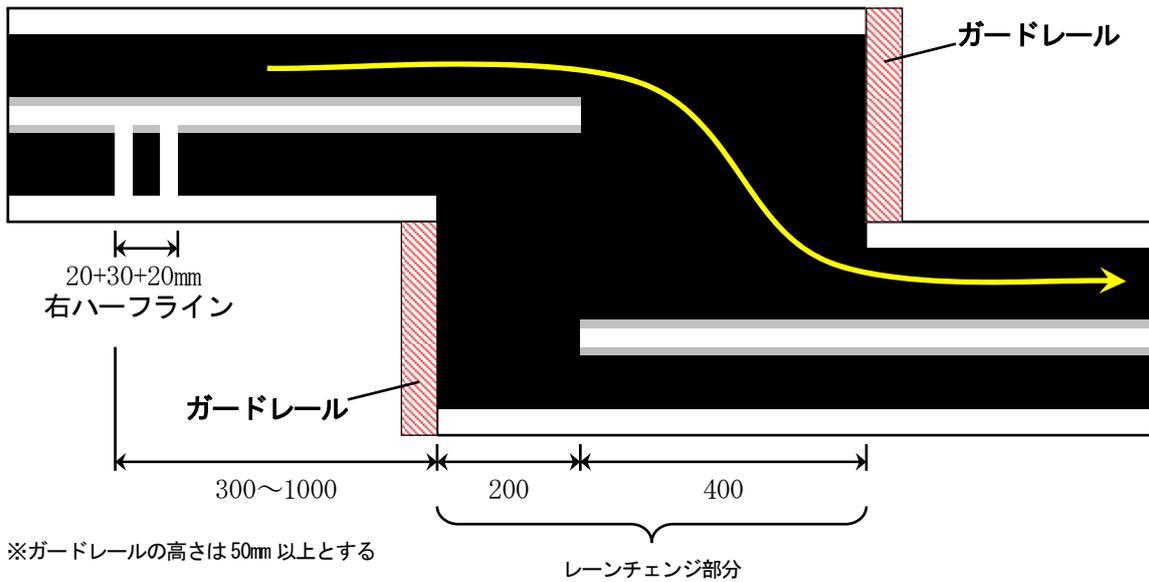
1. マイコンカーラリー

1.3.5 レーンチェンジ部分

レーンチェンジコースは、ジャパンマイコンカーラリー2007 大会(2006 年度)より追加されました。今までのコースは中心の白線が無くなることはありませんでしたが、初めて中心の白線が途切れるコースになっています。レーンチェンジは、プログラム技術の向上を目的として作られました。

レーンチェンジは右へのレーンチェンジ、左へのレーンチェンジの 2 通りあります。右レーンチェンジなら、レーンチェンジ部分 300mm~1000mm 手前にコース中心から右端まで白色 2 本のハーフラインがあり、マイコンカーはそれを発見すると右レーンチェンジと判断します。左レーンチェンジなら、コース中心から左端まで白色 2 本のハーフラインがあります。マイコンカーは中心線が無くなるとレーンチェンジを開始し、新しい中心線を見つけるとレーンチェンジ完了と判断し、通常走行に戻ります。下記に右レーンチェンジのコースを示します。

2011 年度より、コース面上から 50mm 以上の高さのガードレールが導入されました。

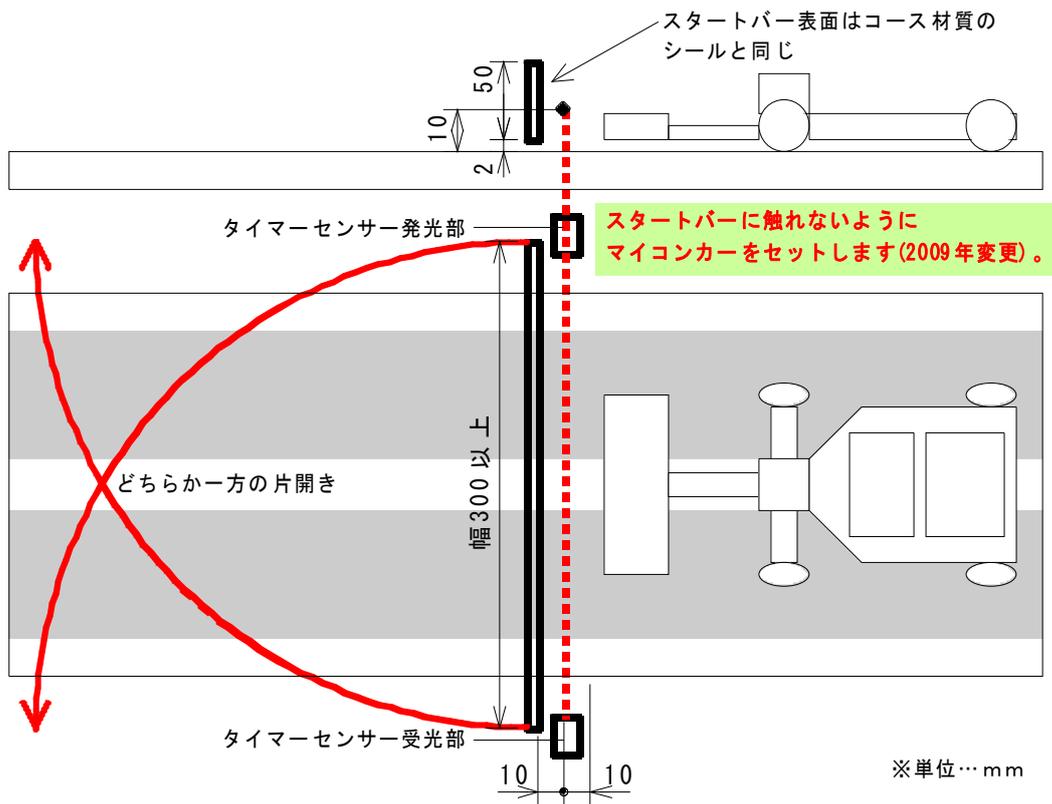


レーンチェンジ

1.3.6 スタートバーの規格

ジャパンマイコンラリー2007 大会(2006 年度)からスタートするとき、スタートバーと呼ばれるゲートが開くと同時に計測を開始する方式に変更になりました。今までは、スタートセンサを通過して計測開始、再度通過してゴールでした。下記にスタート手順を示します。

1. 選手は、マイコンカーをスタートバーに触れないように、かつスタートバーを越えないようにセットします。
2. 審判が、マイコンカーをセットできたか確認します。選手は、準備ができれば審判にセットできた旨を伝えます(一般的には手を挙げて合図しますが、各大会で異なります。各大会のルールを確認してください)。セット後は、マイコンカーに触れることはできません。
3. スタートバー(表面はコース材質の白色のシールが貼ってあります)が進行方向に開きます(押し扉のイメージ)。
4. マイコンカーは、スタートバーが開いたことを自動で検出してスタートします(センサ基板 Ver.4.1 には、スタートバー検出用のセンサが付属しています)。
5. スタートバーが開くと同時に、タイム計測が開始されます。
6. 選手が、スタートバーが開いたことを確認してからスタートさせることもできます。
7. スタートバーが開いた後マイコンカーがスタートしない場合は、スイッチの入れ忘れやコネクタの差込確認など、短時間でできる作業を行うことができます。ただし、タイマーセンサーを通過したマイコンカーに触れた場合は失格となります。



1. マイコンカーラリー

1.3.7 コースレイアウト

コースレイアウトは毎年変わり、直前まで非公開です。地区大会では全長約50m、全国大会では約60～65mにもなります。どのようなコースレイアウトにも対応するマイコンカーを作る、そこが腕の見せ所です。



JMCR2012 全国大会 予選コースレイアウト

2. マイコンカーキットVer.5 のハードウェア

2.1 マイコンカーキットの変遷

年度とマイコンカーキットの車体の変遷、プログラムの変遷、主なルール変更について、下表に示します。

	車体の変遷	プログラムの変遷	主なルール変更
1998 年頃	マイコンカーキット Vol.1 を開発しました。	プログラム名「tmc4.c」 マイコンカーキット Vol.1 に対応したプログラムです。	
2002 年度	マイコンカーキット Vol.2 を開発しました。モータドライブ基板に電池 8 本分の電圧を加えられる回路になりました。センサ基板が小型化されました。	プログラム名「kit2.c」 マイコンカーキット Vol.2 に対応したプログラムです。	駆動モータが、ジャパンマイコンカーラリー指定モータのみの使用となりました。 (高校生の部のみ)
2003 年度			
2004 年度		プログラム名「kit04.c」 パターン方式を使用した制御方式に変更しました。	クロスラインからクランクまでの距離が 1m 固定から、50cm～1m 可変となりました。
2005 年度	モータドライブ基板 Vol.3 を開発し、逆転できるようになりました(今まではできませんでした)。それに合わせてマイコンカーキットを「 マイコンカーキット Vol.3 」としました。	プログラム名「kit05.c」 モータドライブ基板 Vol.3 に対応したプログラムです。	
2006 年度	スタートバー検出センサがオプションとして開発されました。	プログラム名「kit06.c」 自動スタート方式、レーンチェンジコースに対応したプログラムです。	スタート時、スタートバーが開くことをマイコンカーが自動検出してスタートする方式となりました。また、レーンチェンジコースが導入されました。
2007 年度	マイコンカーキット Ver.4 を開発しました。センサ基板 Ver.4 を開発しました。モータドライブ基板は Vol.3 のままです。	プログラム名「kit07.c」 センサ基板 Ver.4 に対応したプログラムです。	Basic Class (高校生の初心者部門) がプレ大会として導入されました。
2008 年度			Basic Class が正式部門となり、 ・高校生 Advanced Class の部 ・高校生 Basic Class の部 ・一般の部の 3 部門となりました。

2. マイコンカーキット Ver.5 のハードウェア

	車体の変遷	プログラムの変遷	主なルール変更
2009 年度	10度の坂道に対応した、「マイコンカーキット Ver.4.1」 を開発しました。このキットは、マイコンカーキット Ver.4 のシャーシ下のネジを標準で皿ネジとして(Ver.4 セットは鍋ネジでした)、10度車検でシャーシ底部分がぶつからないようにしました。		一般の部が独立し、 <ul style="list-style-type: none"> •Advanced Class の部 •Basic Class の部 の2部門となりました。
2010 年度	R8C/38A マイコンボード (RY_R8C38) 、 R8C/35A マイコンボード (RMC-R8C35A) が承認されました。	R8C/38A マイコンでマイコンカーを走行させる「kit07_38a.c」、R8C/35A マイコンでマイコンカーを走行させる「kit07_35a.c」を公開しました。	部門名が、 <ul style="list-style-type: none"> •Advanced Class •Basic Class となりました。
2011 年度	モータドライブ基板 Ver.4 を開発しました。センサ基板 Ver.4 にポリパイルテープを追加して センサ基板 Ver.4.1 としました。それに合わせて、マイコンカーキットを「 マイコンカーキット Ver.5 」としました。		下記のように改訂されました。 <ul style="list-style-type: none"> •タイヤ幅 30mm 以内 •AClass の駆動モータは4個以内とする •BClass のセンサ、モータドライバーは承認基板とする。

2.2 マイコンカーキットのバージョン

マイコンカーキットのバージョンを、下表に示します。

開発年	キットのバージョン	車体	センサ基板	モータドライブ基板	マイコンボード (マイコン)	プログラム
1998年度頃	Vol.1	A	センサ基板 (バージョンなし)	モータドライブ基板 (バージョンなし)	RY3048F (H8/3048F)	tmc4.c
2002年度	Vol.2	B	センサ基板 TLN113 版	モータドライブ基板 Vol.2	RY3048Fone (H8/3048F-ONE)	kit2.c kit04.c
2005年度	Vol.3	B	センサ基板 TLN113 版 途中から センサ基板 TLN119 版	モータドライブ基板 Vol.3	RY3048Fone (H8/3048F-ONE)	kit05.c kit06.c
2007年度	Ver.4	C	センサ基板 Ver.4	モータドライブ基板 Vol.3	RY3048Fone (H8/3048F-ONE)	kit07.c
2009年度	Ver.4.1	C'	センサ基板 Ver.4	モータドライブ基板 Vol.3	RY3048Fone (H8/3048F-ONE)	kit07.c
2011年度	Ver.5	C''	センサ基板 Ver.4.1	モータドライブ基板 Ver.4	RY_R8C38 (R8C/38A)	kit07_38a.c

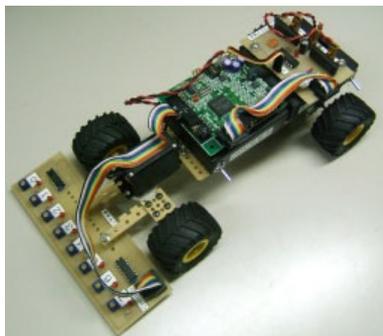
※C'…シャーシ下の鍋ネジを皿ネジに変更しました。

※C''…モータドライブ基板 Ver.4 固定用スタットの下側をメス、上側をオスにしました。

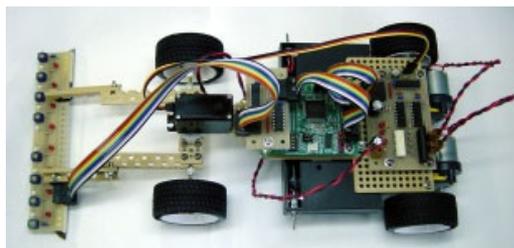
「Vol.」は「volume」を略した記述です。訳すと「巻」という意味で、主に本で使用します。

「Ver.」は「version」を略した記述です。訳すと「版」という意味で、改訂した回数を示します。

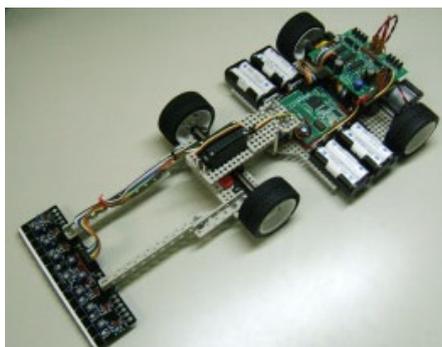
マイコンカーの改訂数は、3 回目まで「Vol.」を使っていたのですが、前記のとおり誤った使い方です。4 回目から本来の意味である「Ver.」を使っています。「Vol.1～3」は誤った使い方ですが、今までのマニュアルの記述やこの名称で親しまれていることを考え、あえて直していません。



▲マイコンカーキット Vol.1 (車体 A バージョン)

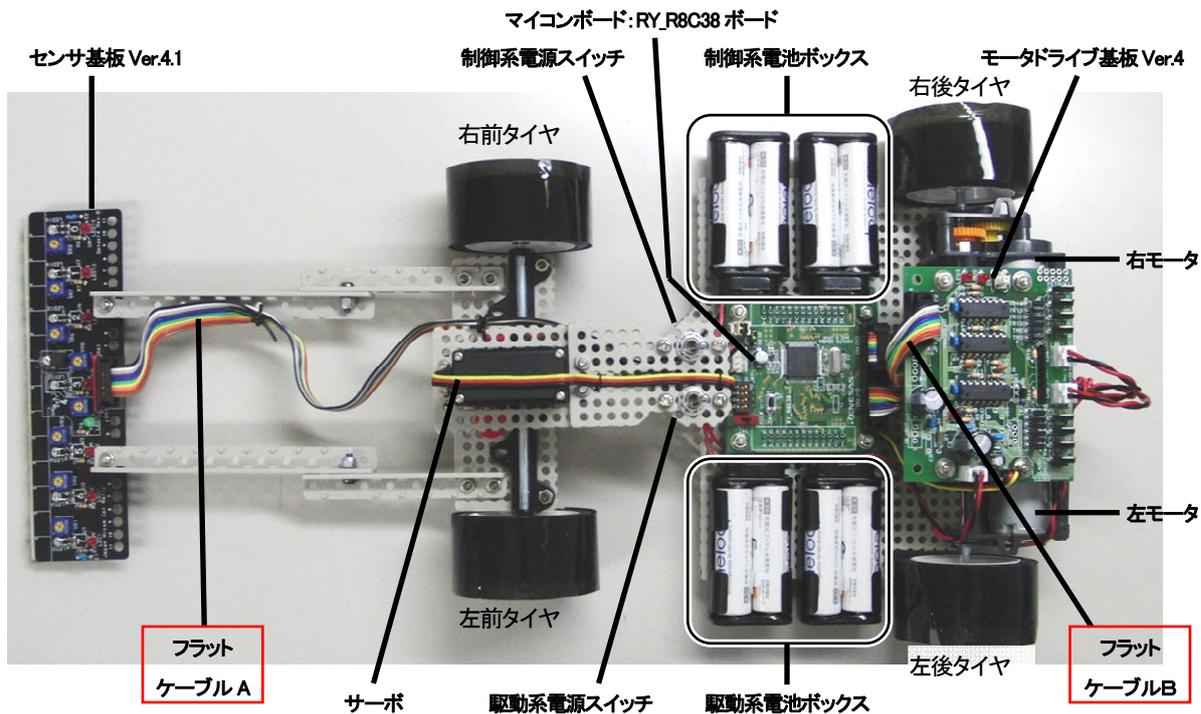


▲マイコンカーキット Vol.2 (車体 B バージョン)

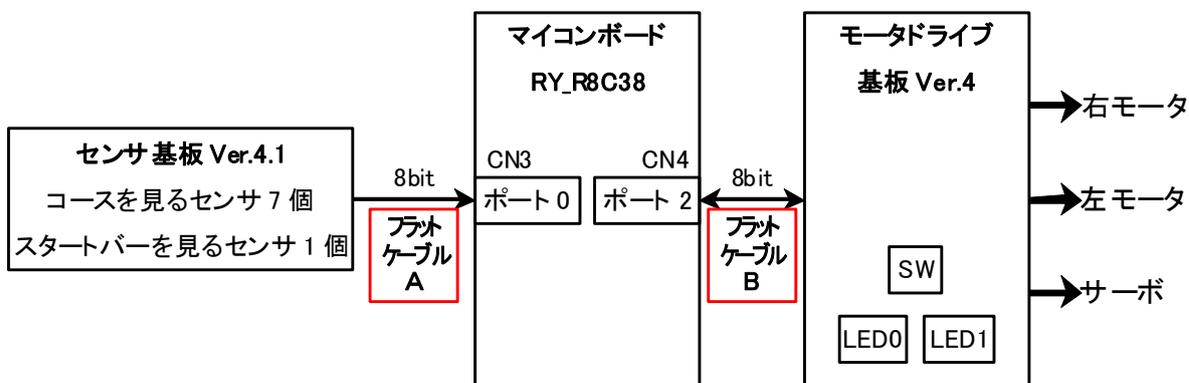


▲マイコンカーキット Ver.4 (車体 C バージョン)

2.3 マイコンカーキットVer.5 の外観



マイコンカーキット Ver.5 は制御系の RY_R8C38 ボード(R8C/38A マイコン搭載のマイコンボード)、センサ基板 Ver.4.1、モータドライブ基板 Ver.4、駆動系の右モータ、左モータ、サーボで構成されています。

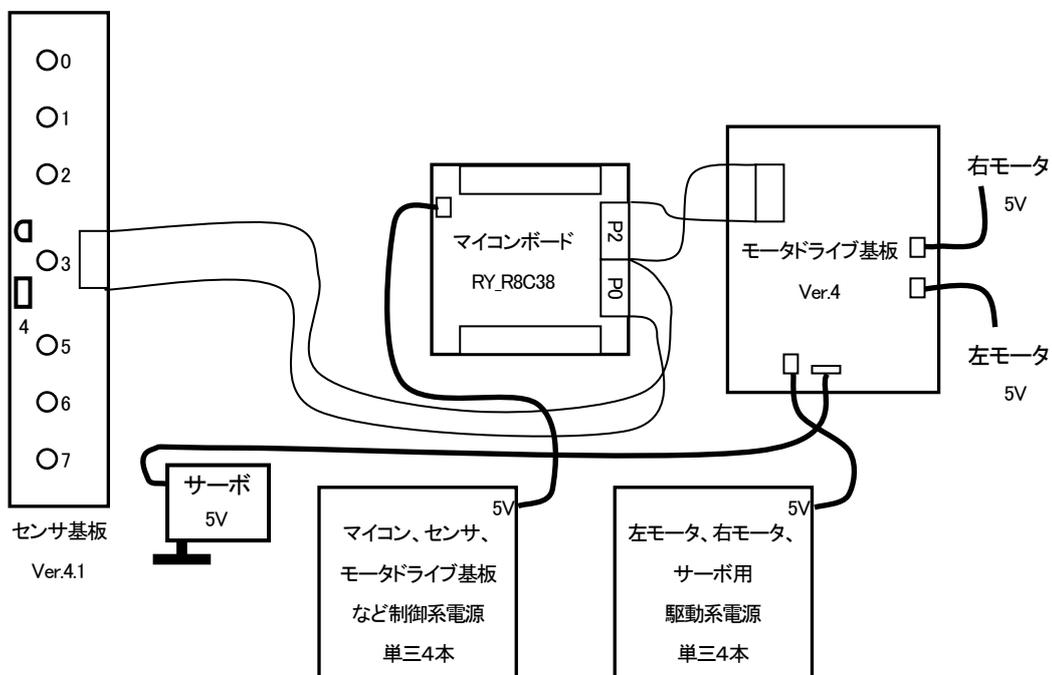


マイコンボード RY_R8C38	センサの状態をポート0から読み込み、左モータ、右モータのPWM出力値、サーボの切れ角を計算して、ポート2に接続されているモータドライブ基板へ出力します。 センサの状態を基に、どのようにモータ、サーボの出力値を決めるかをプログラムすることになります。
センサ基板 Ver.4.1	コースの状態を検出するセンサが7個あります。センサの下部が白色なら"0"を出力、黒色なら"1"を出力します。 ※プログラムは信号を反転させ、白色を"1"、黒色を"0"と判断しています。 スタートバーがあるかどうかを検出するセンサが1個あります。スタートバーがあれば"0"を出力、無ければ"1"を出力します。
モータドライブ 基板 Ver.4	マイコンボードからの弱電信号を、モータを動作させるための強電信号に変換します。サーボもモータ用電源を使用します。 プッシュスイッチが接続されており、このスイッチを押すことによりマイコンカーがスタートするようにプログラムされています。さらに、LEDが2個付いており、デバッグに使用できます。
電池	<ul style="list-style-type: none"> ・制御系(マイコン)電源 …単三2次電池4本(1.2V×4本=4.8V)を使用 ・駆動系(モータ・サーボ)電源 …単三2次電池4本か 単三アルカリ電池4本(1.5V×4本=6.0V)を使用 <p>※制御系の電圧は必ず、4.5～5.5Vの電圧にしてください。</p>

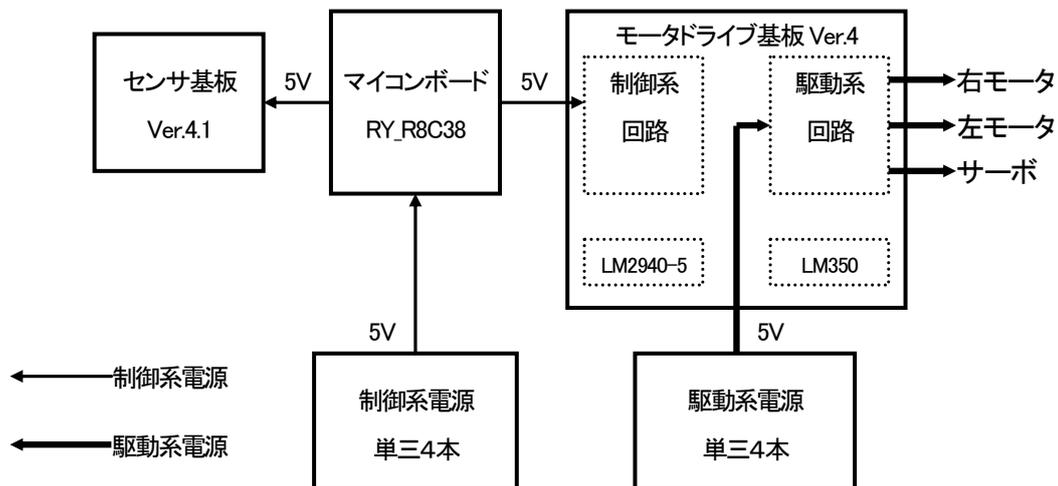
2.4 標準キットの電源構成

標準キットでは、制御系と駆動系で電源系統を切り離して、モータ・サーボ側でどれだけ電流を消費してもマイコンがリセットしないようにしています。

標準キットの電源構成を下記に示します。



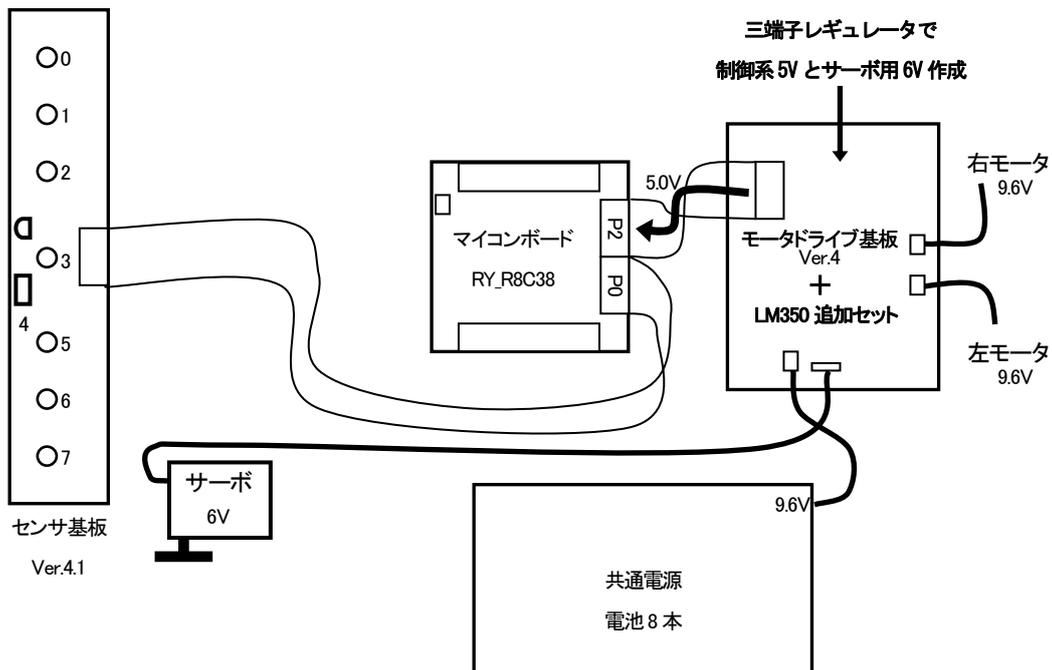
電源系の流れを下記に示します。



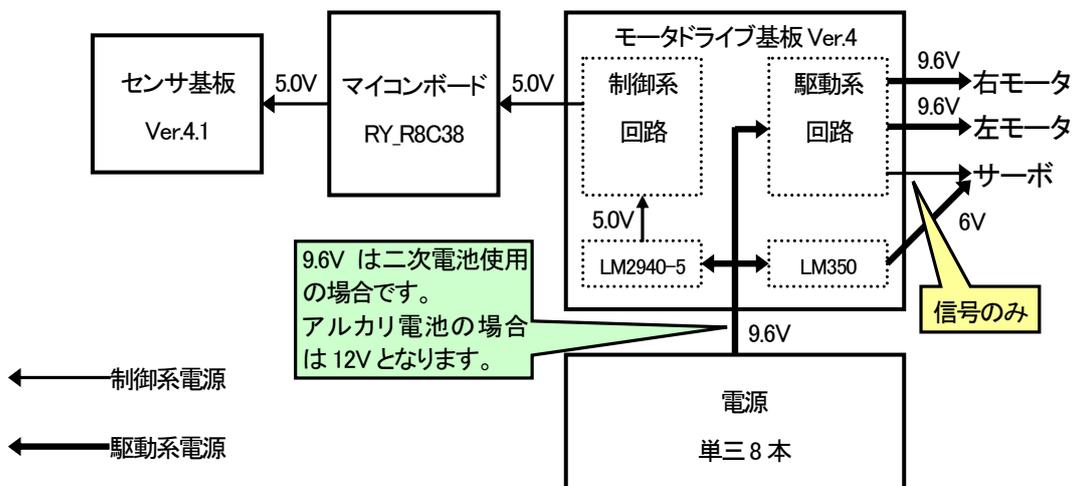
2.5 駆動系電圧を上げた電源構成

駆動系の電圧を上げれば(電池を増やせば)モータの回転数を上げることが可能です。モータ電源用に 6 本の電池を使えば 7.2V、8 本なら 9.6V となります。しかし、電池の使用本数は 8 本以内と決まっています。そこで、電池を制御系、駆動系共通にします。このとき、モータに 9.6V の電圧を加えても壊れませんが(定格は 6V なので好ましいことではありません)、**マイコンの動作保証電圧は 2.7~5.5V なので 5.5V を超えた電圧をかけると動作しなくなるおそれがあります(電圧の絶対最大定格は 6.5V です、6.5V 以上加えると壊れます)**。サーボも同様に 6V 以上の電圧をかけられません。そのため、三端子レギュレータを取り付けマイコンやサーボの電圧を定格にします。ただし、電池を共通にした場合はモータなどが電流を大量に消費し、2.7V 以下になるとマイコンがリセットしてしまいます。電池を共通化した場合、マイコンのリセットに気をつけなければいけません。

「LM350 追加セット」の部品を追加すると、6V 以上の電圧を利用して LM2940-5 がマイコンなどの制御系で使用する電圧 5V を生成、LM350 がサーボで使用する電圧 6V を生成します。



電源系の流れを下記に示します。



※キットの電池ボックスは、バネの押しが弱いので、マイコンカーの加減速によって、電池の端子が電池ボックスから離れてしまい電源が切れて、マイコンがリセットすることがあります(数十 ms の単位です)。押しつけの強い電池ボックスを使うなどして、このようなことが起こらないようにしてください。

3. センサ基板 Ver.4.1

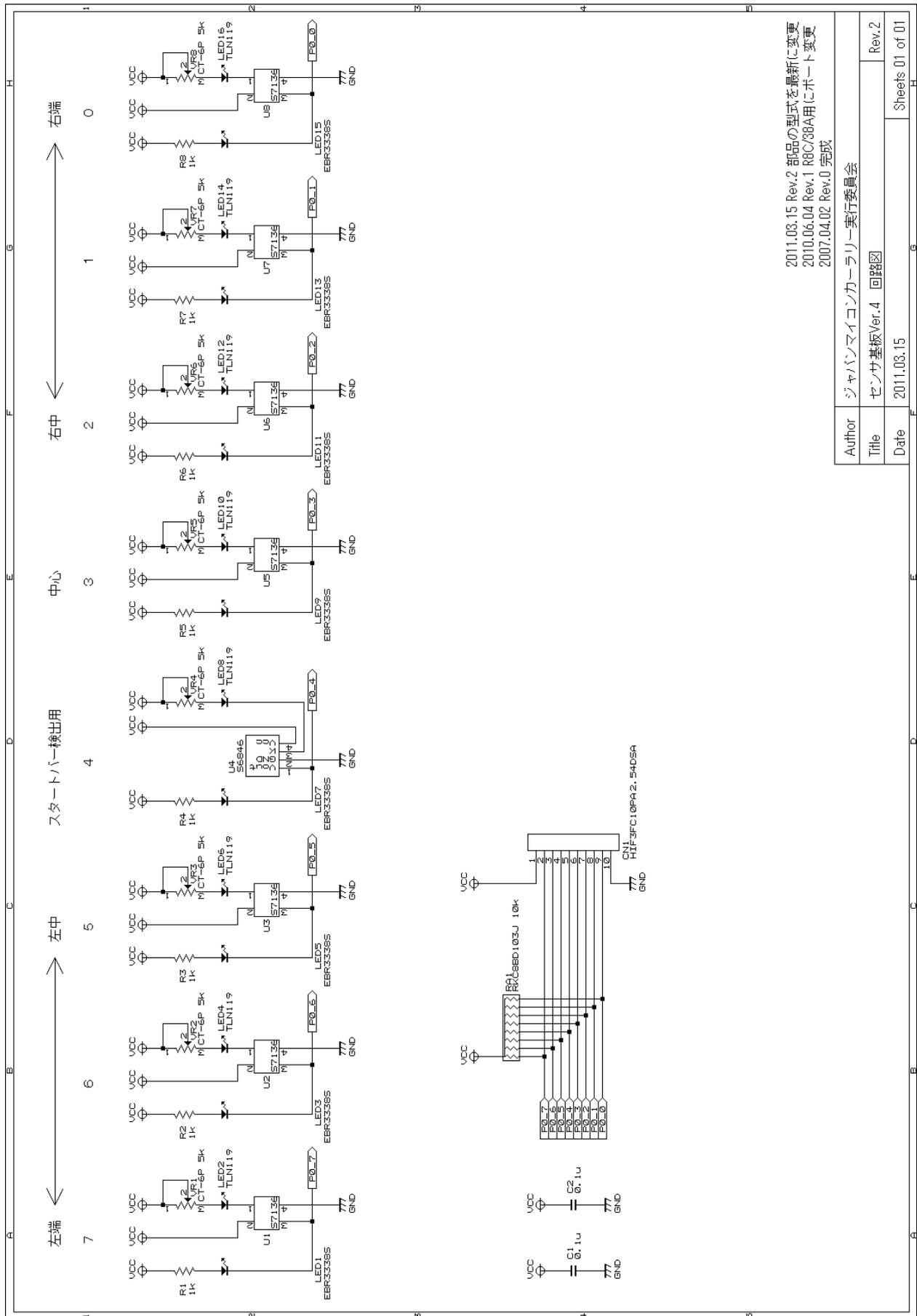
3.1 仕様

センサ基板 Ver.4.1 の仕様を、下表に示します。

名称	センサ基板 Ver.4.1	センサ基板 TLN119 版 (参考)	センサ基板 (参考)
略称	センサ基板 4	センサ基板 3	センサ基板
付属キット	マイコンカーキット Ver.4 マイコンカーキット Ver.5	マイコンカーキット Vol.2 マイコンカーキット Vol.3	初期マイコンカーキット
販売開始時期	2007 年 5 月 (2011/3 現在販売中)	2002 年 4 月頃 (販売終了)	1998 年頃 (販売終了)
基板枚数	1 枚	本体基板とサブ基板の 2枚	1 枚
コースを見る センサの個数	7 個	8 個	8 個
スタートバーを見る センサの個数	1 個	0 個	0 個
信号反転 回路	なし(プログラムで反転)	74HC04 による反転	74HC04 による反転
マイコンボードとの接続	R8C/38A:ポート 0 H8/3048F-ONE:ポート 7	H8/3048F-ONE:ポート 7	H8/3048F-ONE:ポート 7
電圧	DC5.0V±10%	DC5.0V±10%	DC5.0V±10%
重量 (完成品の実測)	約 18g	本体基板:約 20g サブ基板:約 10g	
レジスト (基板色)	黒色	なし(基板の地の色)	なし(基板の地の色)
基板寸法	W140×D38×厚さ 1.2mm	本体基板: W150×D33×厚さ 1.6mm サブ基板: W60×D37×厚さ 1.6mm	W150×D50×厚さ 1.6mm
寸法 (実測)	最大 W140×D38×H14mm	本体基板: 最大 W150×D33×H10mm サブ基板: 最大 W60×D37×H10mm	最大 W150×D50×H20mm

※重量は、リード線の長さや半田の量で変わります

3.2 回路図

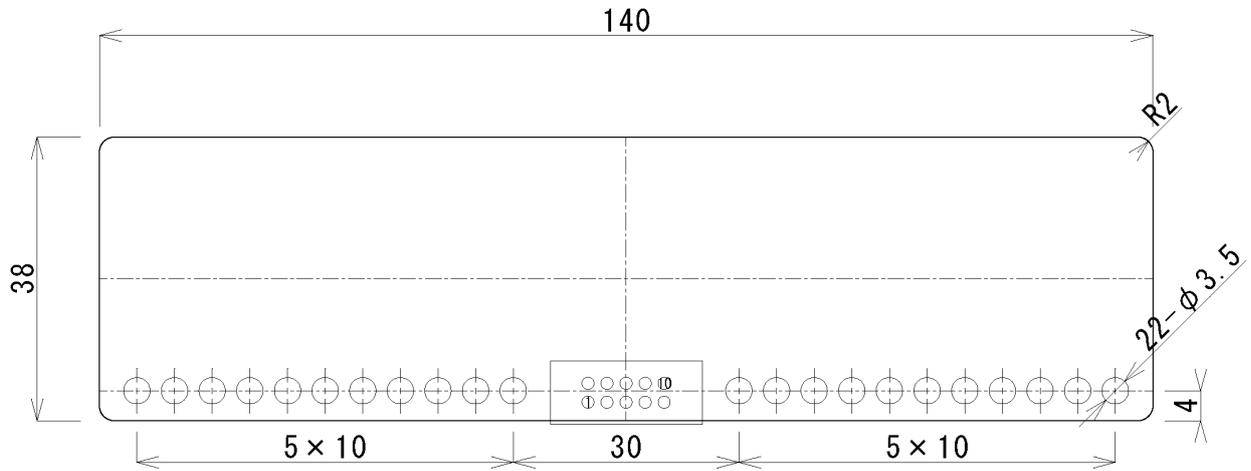


2011.03.15 Rev.2 部品の型式を最新に変更
 2010.06.04 Rev.1 R8C/38A用にポート変更
 2007.04.02 Rev.0 完成

Author	ジャパンマイコンカーラー実行委員会	
Title	センサ基板Ver.4 回路図	Rev.2
Date	2011.03.15	Sheets 01 of 01

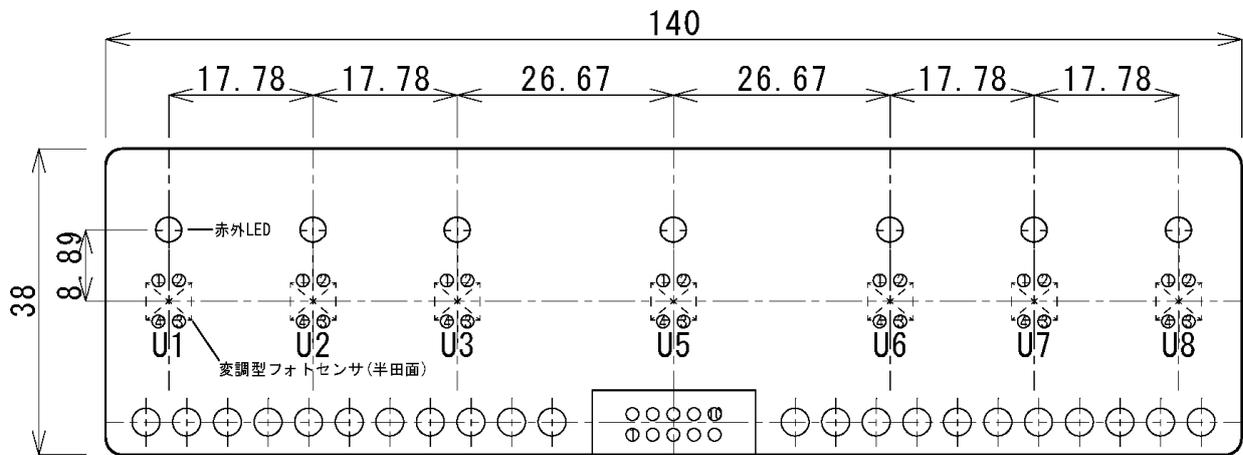
3.3 寸法

センサ基板の取り付け用の穴として、左右11個、合計22個の穴があります。この穴を使ってセンサ基板を固定してください。

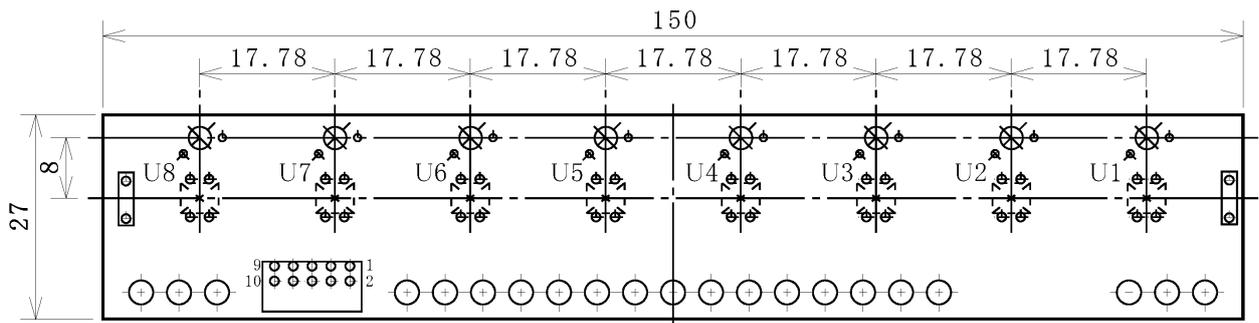


3.4 センサの固定位置

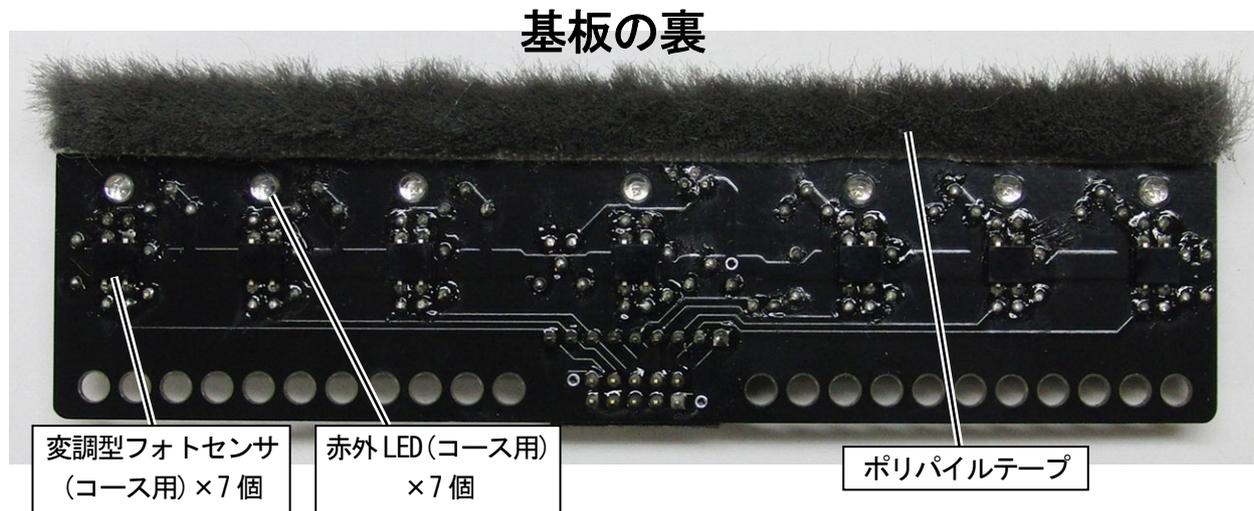
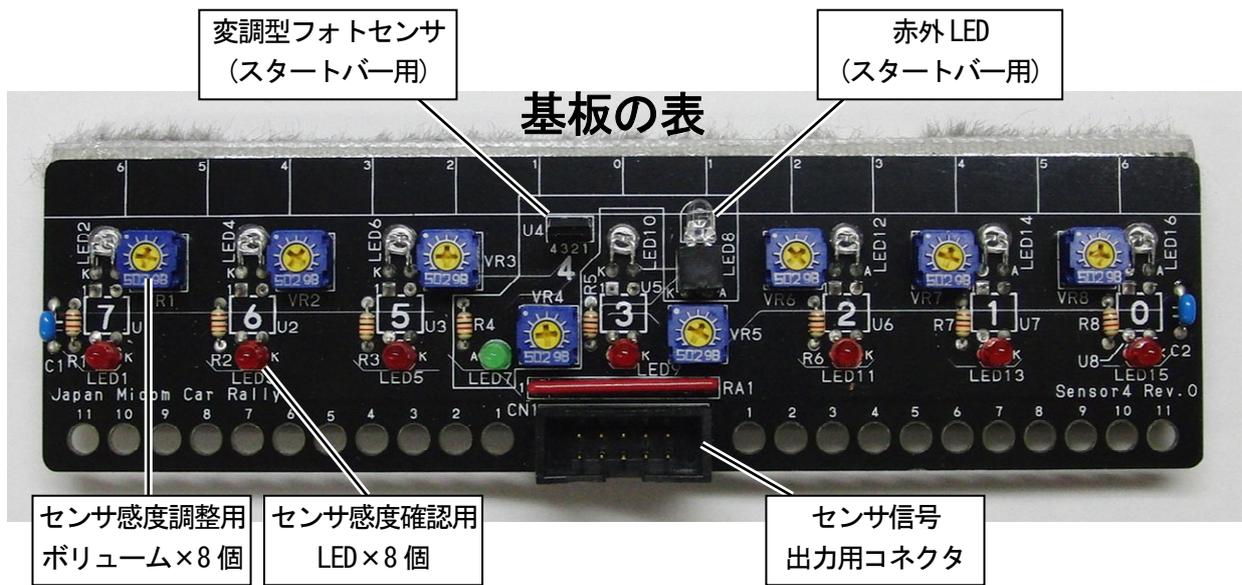
コースの白黒を検出するセンサは、7個あります。センサを基板へ取り付けている位置を、下記に示します。



※参考—センサ基板 TLN119 版のセンサの位置



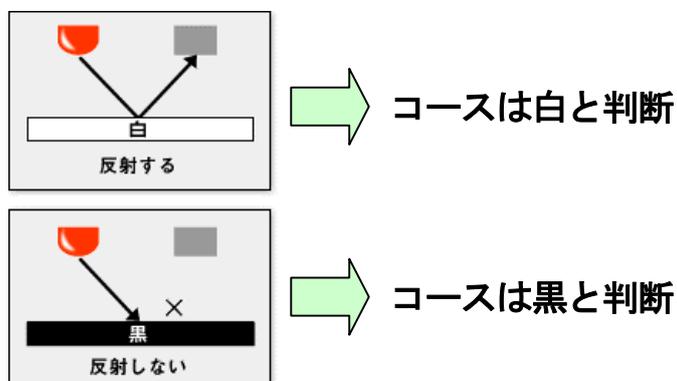
3.5 外観



内容	詳細
赤外 LED	TLN119 という素子を使用しています。この素子から赤外線的光を出します。赤外線なので人間の目には見えません。7 個あります。
変調型フォトセンサ	浜松フォトニクス(株)の S7136 という素子を使用しています。赤外 LED が出した赤外線をこの素子で受けます。光が受信できればコースは白、できなければコースは黒と判断します。7 個あります。
センサ感度調整用ボリューム	赤外 LED から出力する光の量を調整します。マイコンカーのコースには、灰色の線があります。ボリュームで感度を変えることにより、灰色を“白”と判断させるか、“黒”と判断させるか調整することができます。標準のプログラムでは、“白”と判断させると良いようになっています。
センサ感度確認用 LED	LED 点灯で“白”、消灯で“黒”と判断しています。ボリュームで感度を調整するときは、この LED を確認しながら調整します。
センサ信号出力用コネクタ	センサの下部が白なら“0”(0V)、黒なら“1”(5V)の信号がこのコネクタから出力されます。
ポリパイルテープ	ポリパイルテープをセンサ基板の半田面に取り付け、コースとセンサが直接擦らないように、またセンサが適切に反応するように高さを一定にします。

3.6 コースの白と黒を判断する仕組み

センサ基板には、コースへ赤外線を出す素子と、反射した赤外線を受ける素子が 7 組付いています。「白は光を反射する」、「黒は光を吸収する」ことを利用します。赤外線を出す素子を使って、コースへ赤外線を当てます。その赤外線が、赤外線を受ける素子で検出できれば「白」、できなければ「黒」と判断します。

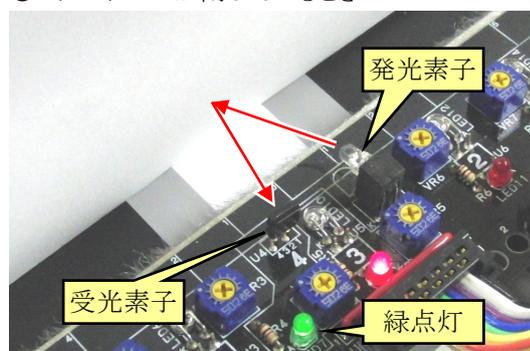


赤外線を出す量をボリュームで調整することができます。マイコンカーのコースには灰色があります。ボリュームの感度を変えることにより、灰色を「白」と判断させるか、「黒」と判断させるか調整することができます。**標準のプログラムは、灰色を白色と判断させると良いようになっています。**

3.7 スタートバーの開閉を判断する仕組み

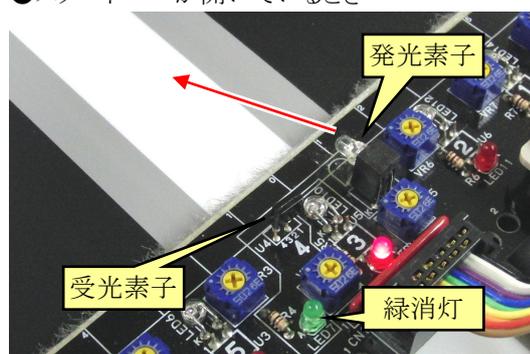
スタート時、白色のスタートバーが閉じています。センサ基板は赤外 LED と S6846(変調型フォトセンサ)を前方向に取り付けており、センサの状況によって下記のように判断します。

●スタートバーが閉じているとき



反射あり→スタートバーあり

●スタートバーが開いているとき

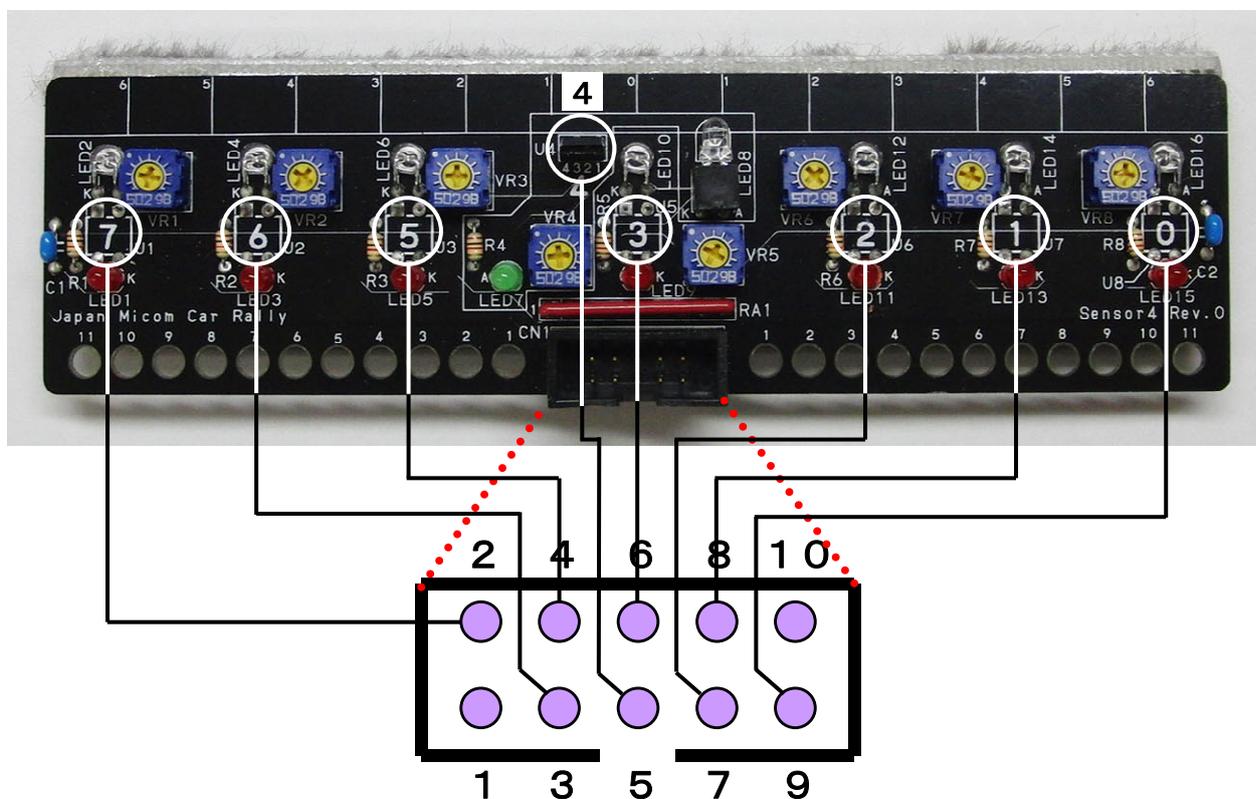


反射無し→スタートバーなし

※発光素子が出す光の量は、ボリュームで調整することができます。

3.8 10ピンコネクタ

○で囲ったセンサの信号が、10ピンコネクタから出力されます。

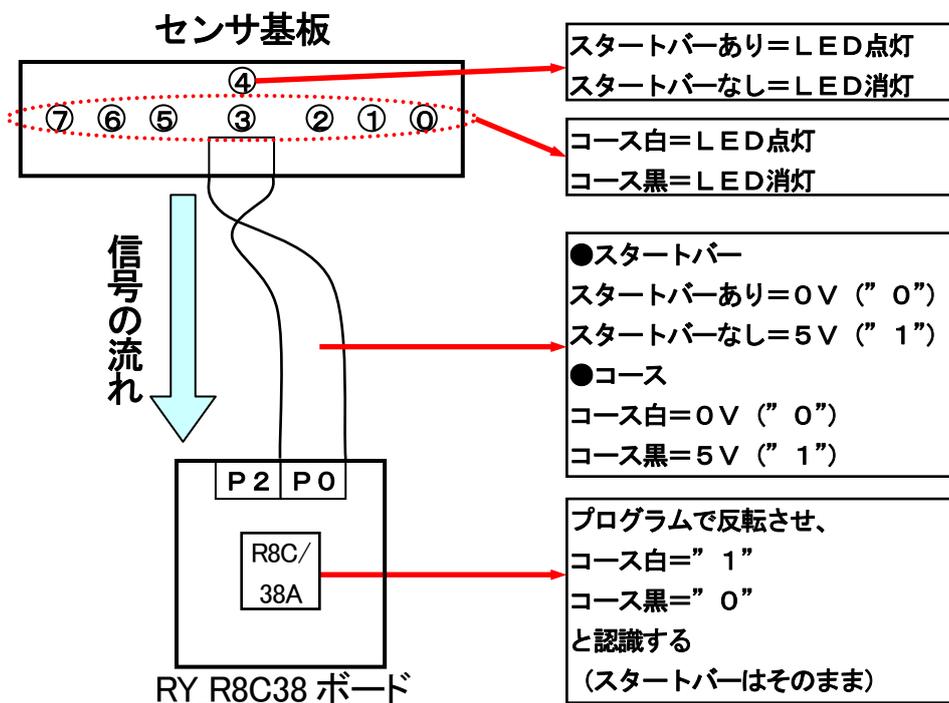


コネクタを上から見たところ

番号	方向	詳細	“0”(0V)	“1”(5V)
1	—	+5V		
2	OUT	センサ7の信号出力 (左から1番目)	白色	黒色
3	OUT	センサ6の信号出力 (左から2番目)	白色	黒色
4	OUT	センサ5の信号出力 (左から3番目)	白色	黒色
5	OUT	センサ4の信号出力 (スタートバー)	バーあり	バーなし
6	OUT	センサ3の信号出力 (中心)	白色	黒色
7	OUT	センサ2の信号出力 (右から3番目)	白色	黒色
8	OUT	センサ1の信号出力 (右から2番目)	白色	黒色
9	OUT	センサ0の信号出力 (右から1番目)	白色	黒色
10	—	GND		

3.9 信号の流れ

センサ基板から RY_R8C38 ボードへの信号の流れは、下図のようになります。



例えば、コースセンサが左から「白黒黒 黒 白白黒」の状態、下記プログラムを実行したとします(スタートバーのセンサは無視します)。

```

unsigned char c;
...
c = ~p0;
    
```

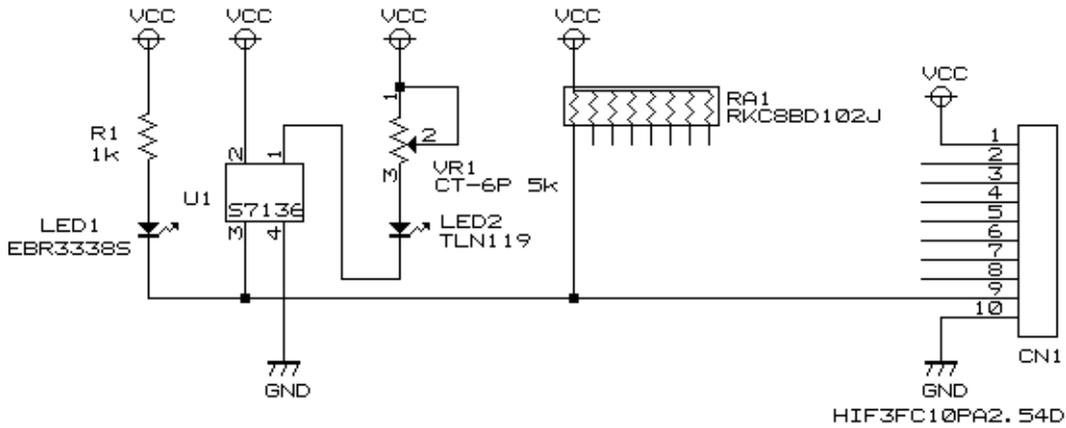
変数 c には下記の値が代入されます。

変数 c の値							
7	6	5	4	3	2	1	0
左から 1 番目のセンサ	左から 2 番目のセンサ	左から 3 番目のセンサ	スタートバーセンサ	中心センサ	右から 3 番目のセンサ	右から 2 番目のセンサ	右から 1 番目のセンサ
白	黒	黒		黒	白	白	黒
↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓	↓
1	0	0	0	0	1	1	0

$$c = (1000\ 0110)_2 = 0x86$$

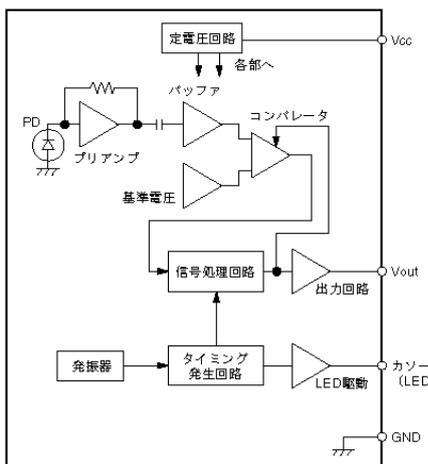
が代入されます。実際のプログラムでは、コースの状態とスタートバーの状態は、別々に判定します。

3.10 回路の原理



1. U1 がフォトセンサです。受光部と赤外 LED の発振回路を兼ね備えています。
2. U1 の1ピンに赤外 LED(LED2)が接続されています。ここで発光した光を U1 で受けます。赤外 LED の明るさ調整はボリューム VR1 で行います。
3. 光を受けたか受けないかを出力するのが U1 の 3 ピンです。LED(LED1)が接続されており"0"か"1"かを目で確かめることができます。
4. 赤外 LED の光が U1 に届くと(コースは白)"0"が出力されます。LED のアノード側が+、カソード側が-になるので LED は光ります。
5. 赤外 LED の光が U1 に届かなければ(コースは黒)"1"が出力されます(詳しくは次を参照)。LED のアノード側が+、カソード側も+になるので LED は光りません。
6. 先ほど、光が届かなければ"1"といいましたが、実は U1 の 3 ピンは、オープンコレクタ出力です。オープンコレクタ出力とは、"0"=0V、それ以外はオープン、何処とも繋がっていない状態をいいます。デジタルの世界では、"0"でもない"1"でもない値はあり得ません。そのため、抵抗(RA1)で信号をプルアップして、フォトセンサがオープンの際は"1"になるようにしています。

※参考資料－変調型フォトセンサ(S7136)の動作原理(データシートより)

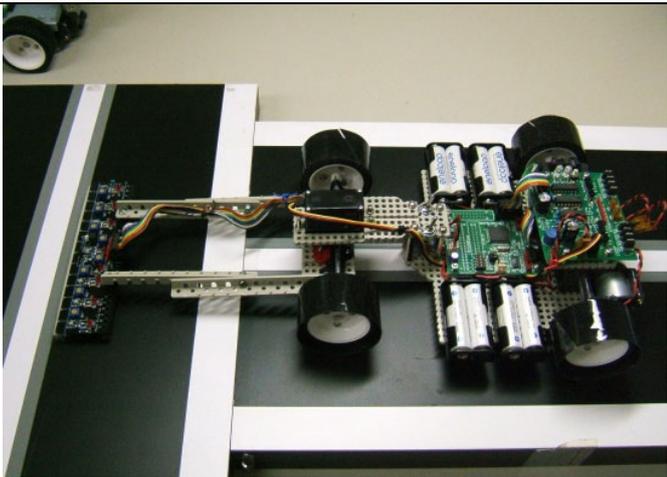
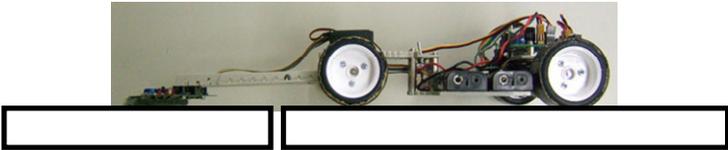


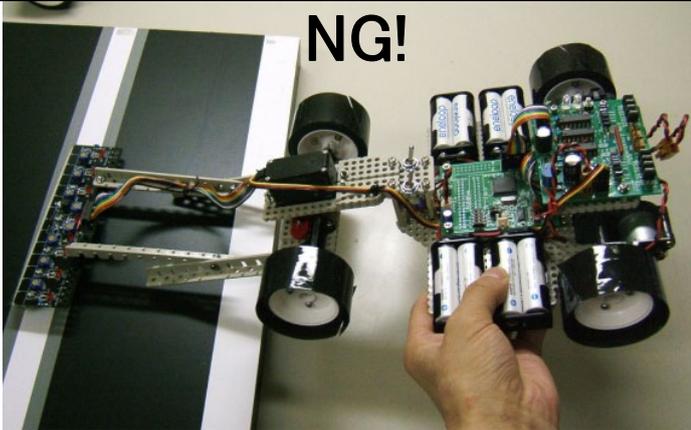
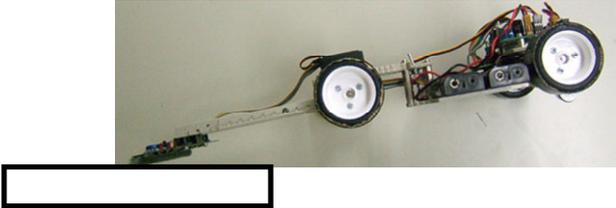
真理値表	
入力	出力レベル
光ON	LOW
光OFF	HIGH

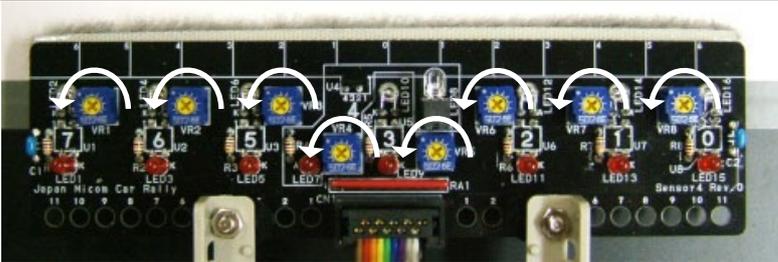
KP10C0002JA

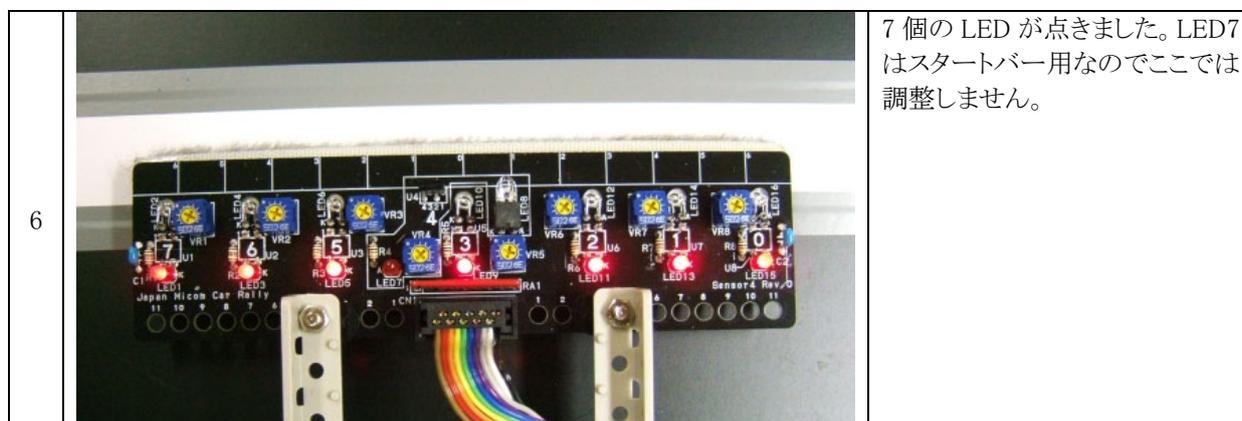
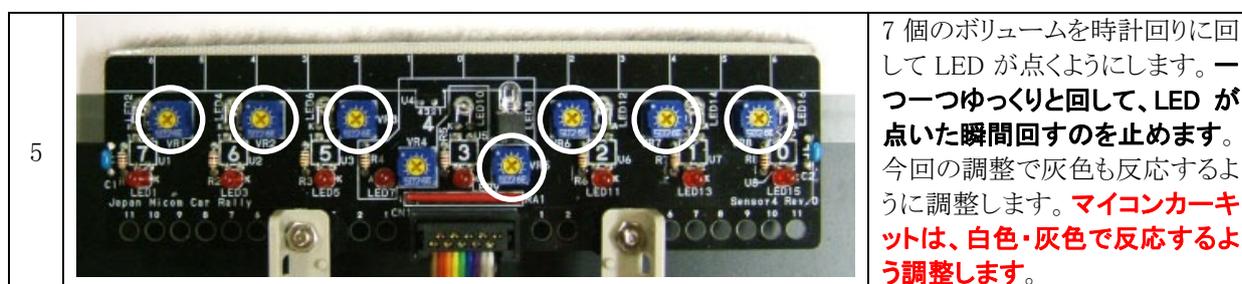
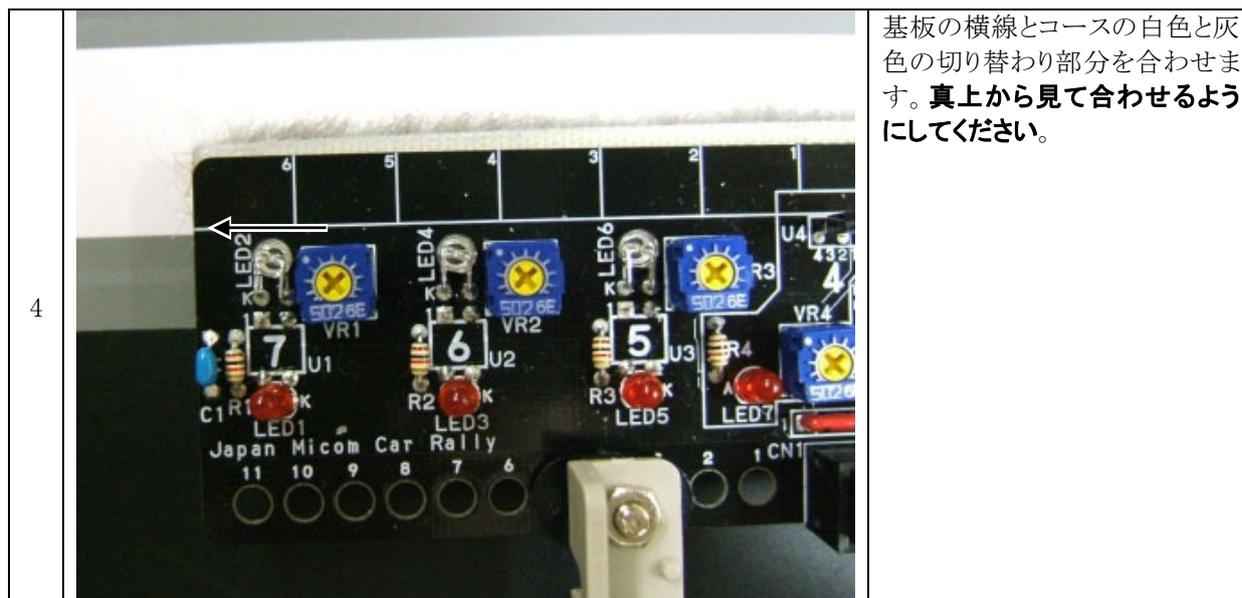
- (a) 発振器・タイミング信号発生回路
内蔵コンデンサを定電流で充放電することにより、基準発振出力を得ています。発振出力は、タイミング信号発生回路に入力され、LED駆動用パルス、デジタル信号処理用各種タイミングパルスを生成します。
- (b) LED駆動回路
タイミング信号発生回路により生成されたLED駆動用パルスにより、発光ダイオードを駆動するための回路です。駆動デューティ比は、1/16です。
- (c) フォトダイオード、プリアンプ回路
フォトダイオードはオンチップ型です。プリアンプ回路を通して、フォトダイオードの光電流を電圧に変換します。プリアンプ回路には、独自の交流増幅回路を使用しており、DCおよび低周波外乱光に対するダイナミックレンジを拡大するとともに、信号検出感度を高めています。
- (d) C結合・バッファアンプ・基準電圧発生回路
C結合によって、さらに低周波外乱光を除去し、同時にプリアンプ部のDCオフセットを除去しています。バッファアンプでコンパレータレベルまで増幅し、基準電圧発生回路でコンパレータレベル信号を発生します。
- (e) コンパレータ回路
コンパレータ回路にはヒステリシス機能が付加しており、入力光の微小変動によるチャタリングを防止しています。
- (f) 信号処理回路
信号処理回路は、ゲート回路とデジタル積分回路とで構成されています。ゲート回路は、同期検出時の検出入力のパルスを弁別する回路であり、非同期外乱光による誤動作を防止するものです。また、同期外乱光についてはゲート回路で除去できないため、後段のデジタル積分回路で除去しています。
- (g) 出力回路
信号処理回路出力をバッファし、外部に出力する回路です。

3.11 センサの調整方法

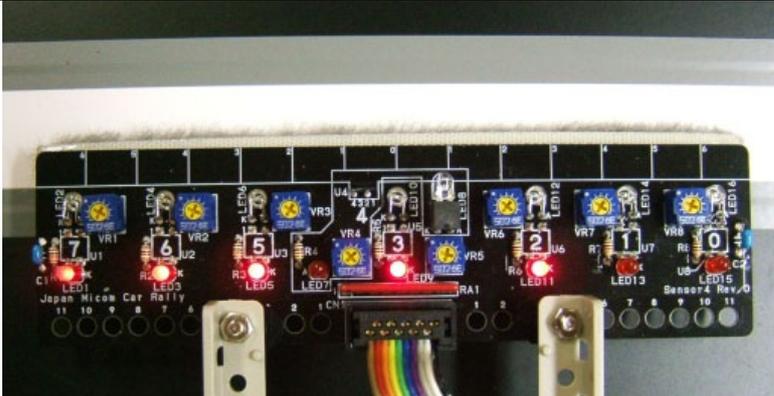
1		<p>写真のようにコース中心の灰色線とセンサ基板を平行に置きます。このときマイコンカーは、コース同一面上に置き、走っている状態と同じにします。</p>
	<p>※横から見たところ</p> 	

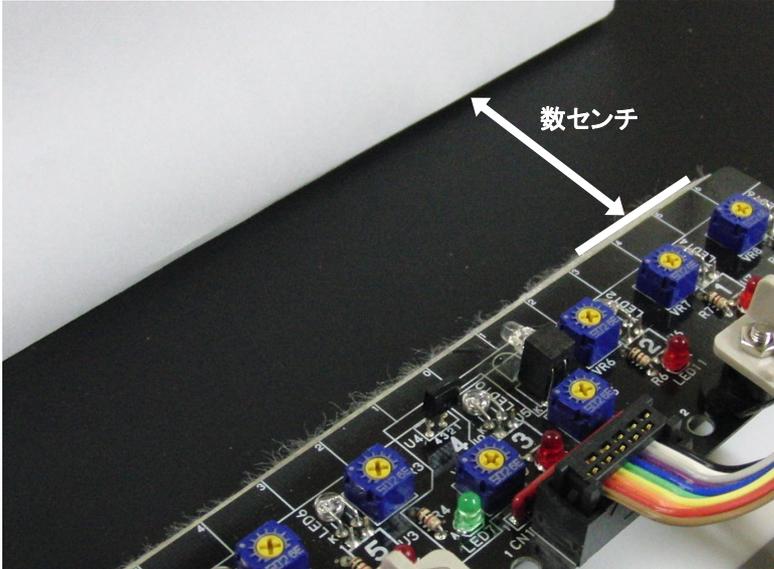
2	<p>NG!</p> 	<p>このように、手で持ちながらセンサの調整をしようとしてもセンサとコースとの間隔が一定にならないため、きちんと調整できません。必ずコース同一面上に置いてください。</p>
	<p>※横から見たところ</p> 	

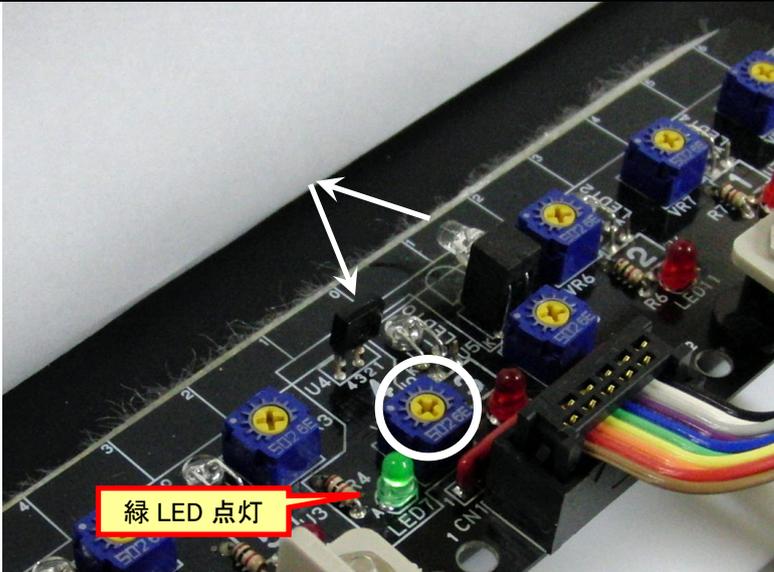
3		<p>8 個のボリュームをすべて、反時計回りに回します。</p>
---	--	----------------------------------



3. センサ基板 Ver.4.1

8		<p>再度センサを灰色の位置に<u>ゆっくりと平行に近づけます</u>。他のLED より先に点く場合、感度を下げます(反時計回り)。点かないLED は感度を上げます(時計回り)。ほぼ同時にLED が点くように何度も調整します。</p>
---	--	--

9		<p>次に、スタートバーを検出するセンサの調整をします。</p> <p>センサの先頭から数センチ離れたところに白色の板か紙を立てておきます。スタートバーの変わりです。</p>
---	---	--

10		<p>○のVR4 をゆっくりと時計回りに回し、LED7 が点く位置で止めます。</p> <p>このとき、センサ下のコースの色は関係ありません。</p> <p>板や紙などを外したときに、LED が消えれば完了です。</p>
----	--	--

4. モータドライブ基板Ver.4

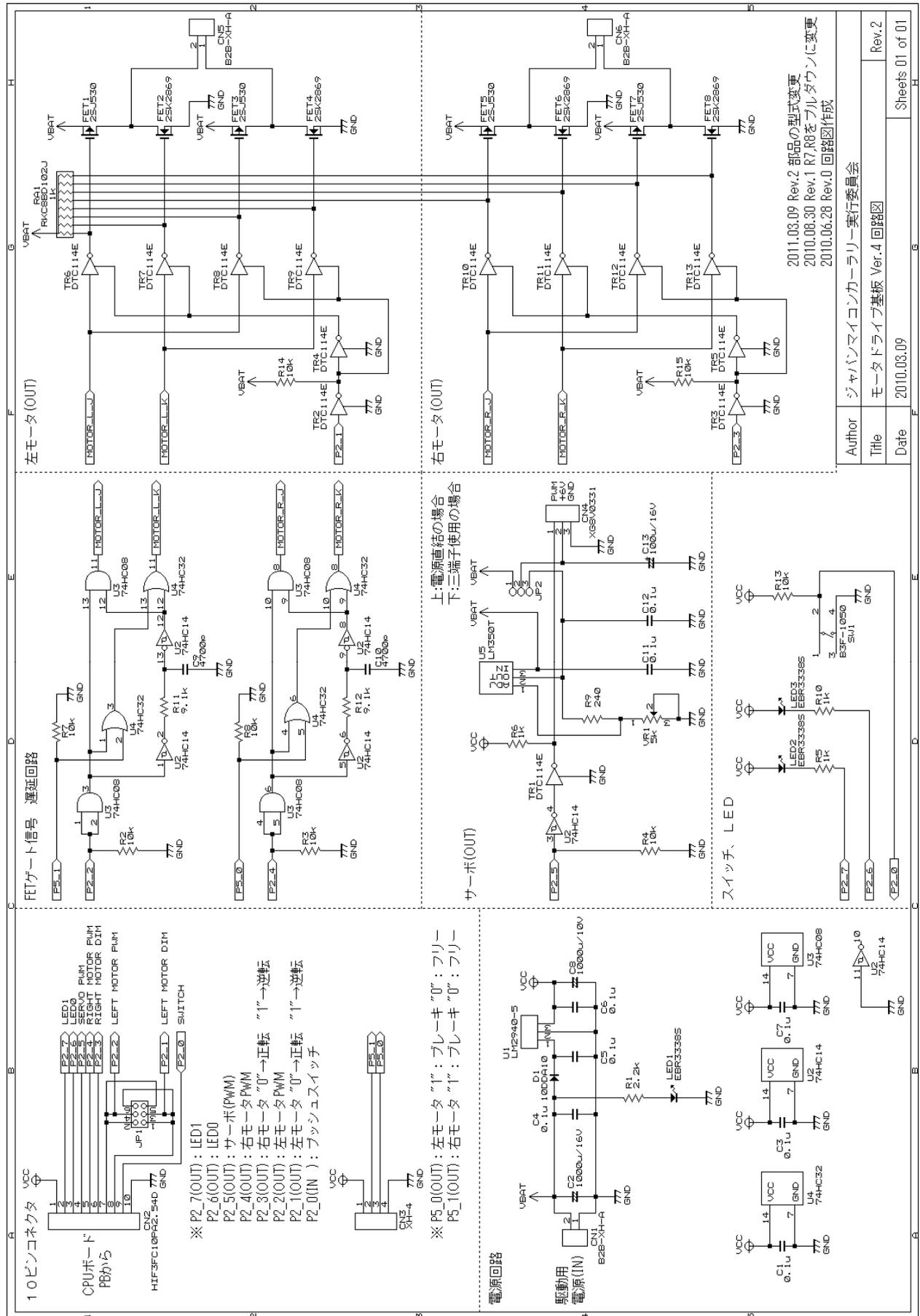
4.1 仕様

モータドライブ基板 Ver.4 の仕様を、下表に示します。

	モータドライブ基板 Ver. 4	モータドライブ基板 Vol.3(参考)
略称	ドライブ基板 4	ドライブ基板 3
部品数	リード線のある部品:約 60 個 部品のピンの間隔は 2.54mm 以上	リード線のある部品:約 52 個 部品のピンの間隔は 2.54mm 以上
RY_R8C38 ボードとの 接続方法	ポート 2 と接続	ポート 2 と接続 ただし、フラットケーブルの 7 ピンと 8 ピン の結線を入れ替える必要あり
RY3048Fone ボードと の接続方法	ポート B と接続 ただし、JP1 のパターンカット、ショート の加工あり	ポート B と接続
制御できるモータ	2 個(左モータ、右モータ)	←
制御できるサーボ	1 個	←
プログラムで 点灯、消灯できる LED	2 個	←
プッシュスイッチ	1 個	←
制御系電圧 (CN2 に加えることの 出来る電圧)	DC5.0V±10%	←
駆動系電圧 (CN1 に加えることの 出来る電圧)	4.5～5.5V、または 7～15V ただし 7V 以上の場合、「LM350 追加セット」に よりマイコンボードに加える電圧を 5V、サーボ に加える電圧を 6V にする必要あり	←
サーボ、モータ 制御周期	モータ:16ms サーボ:16ms 個別設定不可	←
モータのフリー制御	フリー追加セットの追加で対応 ※モータの停止にはブレーキとフリーが あります。詳しくは、「フリー追加セット」 部分を参照してください。	不可
基板外形	幅 80×奥行き 65×厚さ 1.6mm	←
完成時の寸法(実寸)	幅 80×奥行き 65×高さ 20mm	←
重量	約 33g ※リード線の長さや半田の量で変わります	約 32g ※リード線の長さや半田の量で変わります
標準プログラム	R8C/38A マイコン:kit07_38a.c H8/3048F-ONE マイコン:kit07.c	←

4. モータードライブ基板 Ver.4

4.2 回路図

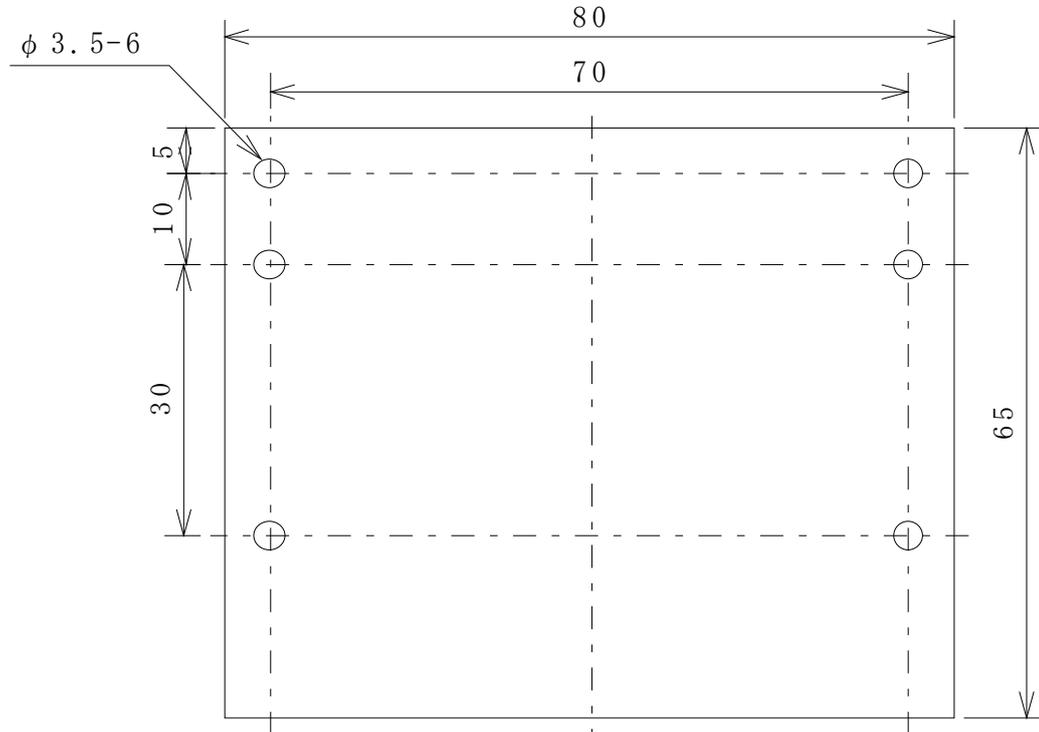


2011.03.09 Rev.2 部品の型式変更
 2010.08.30 Rev.1 R7,R8をプルダウンに変更
 2010.06.28 Rev.0 回路図作成

Author ジャパンマイコンカーラリー実行委員会
 Title モータードライブ基板 Ver.4 回路図
 Date 2010.03.09

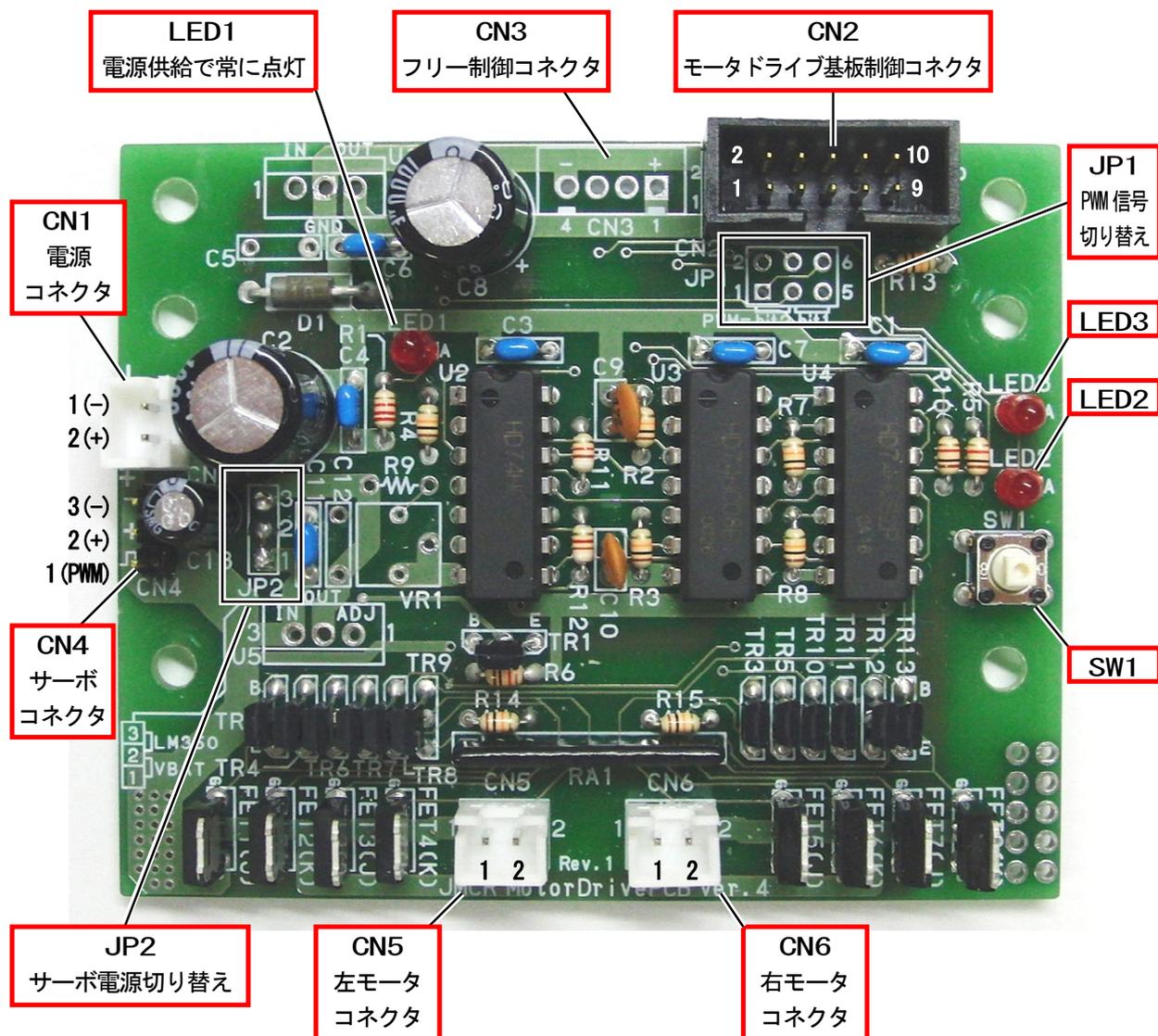
4.3 寸法

モータドライブ基板には、取り付け用の穴が 6 個あります。この穴を使って、モータドライブ基板をマイコンカーキットに固定してください。



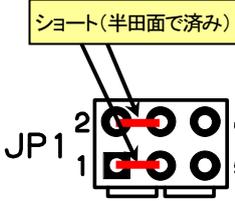
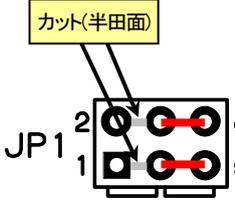
4.4 外観

モータドライブ基板 Ver.4 の外観を、下図に示します。



※CN1、CN5、CN6の2ピンコネクタが、日本航空電子工業(株)のILコネクタから、日本圧着端子製造(株)のXHコネクタに変更になりました。メスコネクタ側の変更も必要ですのでご注意ください。

モータドライブ基板 Ver.4 のコネクタの接続先、信号の内容を下表に示します。

部品番号	接続先	pin	詳細
CN1	電源入力	1	GND
		2	+電源 (4.5~5.5V、または 7V~15V 入力) ※7V 以上の場合、別売りの「LM350 追加セット」の部品を取り付ける必要があります。
CN2	マイコンボードと接続	1~10	次項参照
CN3	マイコンボードと接続	1	+5V
		2	左モータの停止状態選択 1:フリー 0:ブレーキ
		3	右モータの停止状態選択 1:フリー 0:ブレーキ
		4	GND
CN4	サーボ	1	サーボ PWM 信号出力
		2	サーボ電源 (6V 出力)
		3	GND
CN5	左モータ	1, 2	左モータ出力
CN6	右モータ	1, 2	右モータ出力
JP1	左モータの PWM 信号切り替え	1~6	<p>左モータの PWM 出力端子、方向切り替え端子を切り替えるジャンパです。</p> <p>●RY_R8C38 ボードの場合</p>  <ul style="list-style-type: none"> ・1-3ピン間をショート ・2-4ピン間をショート ・3-5ピン間は無接続 ・4-6ピン間は無接続 <p>※半田面でショート済みです。特に何もする必要はありません。</p> <p>●RY3048Fone ボードの場合</p>  <ul style="list-style-type: none"> ・1-3ピン間のパターンカット(半田面) ・2-4ピン間のパターンカット(半田面) ・3-5ピン間をショート ・4-6ピン間をショート

4. モータドライブ基板 Ver.4

JP2	サーボ電源切り替え	1~3	<p>JP2 は、サーボ電源ピン(CN2 の 2 ピン)への電源供給元を切り替える端子です。</p> <ul style="list-style-type: none"> ●CN1 に供給されている電源電圧が 6V 以下の場合 1-2ピン間をショートさせます。CN1 の電源が直接、CN2 の 2 ピンに接続されます。 ●CN1 に供給されている電源電圧が 6V 以上の場合 サーボに加えることのできる電圧を超えていますので、別売りの「LM350 追加セット」の部品を取り付けて、2-3ピン間をショートさせます。LM350(三端子レギュレータ)を通して、6V の電圧が CN2 の 2 ピンに供給されます。
-----	-----------	-----	---

4.5 モータドライブ基板Ver.4 のCN2 とRY_R8C38 ボードとの関係

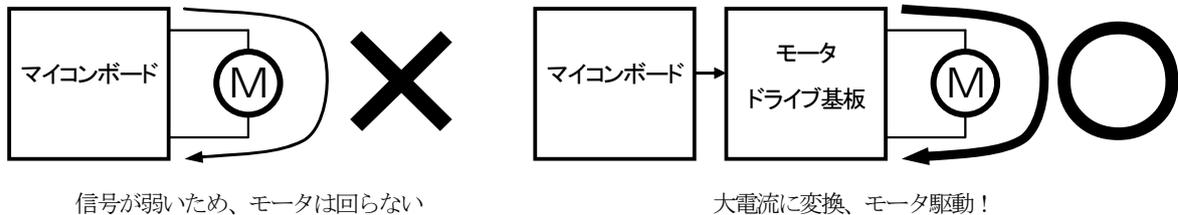
モータドライブ基板 Ver.4 の CN2 と RY_R8C38 ボードの CN4(ポート 2)を 10 ピンフラットケーブルで接続します。信号の内容を、下表に示します。

RY_R8C38 ボードの CN4	信号の方向	モータドライブ基板の CN2	内容
1 ピン(+5V)	—	1 ピン	<p>モータドライブ基板 Ver.4 のロジック IC などの制御系回路に供給する +5V です。LM350 追加セットを使う場合と使わない場合で 5V の供給元が変わります。</p> <ul style="list-style-type: none"> ●制御系と駆動系の電源を分けた場合 (LM350 追加セットを使わない場合) RY_R8C38 ボードからモータドライブ基板 Ver.4 の制御系回路 5V が供給されます。 ●制御系と駆動系の電源を共通にした場合 (LM350 追加セットを使う場合) モータドライブ基板 Ver.4 の LM2940-5 (5V を出力する三端子レギュレータ) からモータドライブ基板 Ver.4 の制御系回路と RY_R8C38 ボードへ供給します。
2 ピン(P2_7)	→	2 ピン	LED2 と接続されています。 "0":LED 点灯 "1":LED 消灯
3 ピン(P2_6)	→	3 ピン	LED3 と接続されています。 "0":LED 点灯 "1":LED 消灯
4 ピン(P2_5)	→	4 ピン	サーボへ PWM 信号を出力します。
5 ピン(P2_4)	→	5 ピン	右モータへ PWM 信号を出力します。
6 ピン(P2_3)	→	6 ピン	右モータの回転方向を制御します。 "0":正転 "1":逆転
7 ピン(P2_2)	→	7 ピン	左モータへ PWM 信号を出力します。
8 ピン(P2_1)	→	8 ピン	左モータの回転方向を制御します。 "0":正転 "1":逆転
9 ピン(P2_0)	←	9 ピン	プッシュスイッチ(SW1)の状態を検出します。 "0":押されているとき "1":離されているとき
10 ピン(GND)	—	10 ピン	GND

4.6 モータ制御

4.6.1 モータドライブ基板の役割

モータドライブ基板は、マイコンからの命令によってモータを動かします。マイコンからの「モータを回せ、止めろ」という信号は非常に弱く、その信号線に直接モータをつないでもモータは動きません。この弱い信号をモータが動くための数百～数千 mA という大きな電流が流せる信号に変換します。

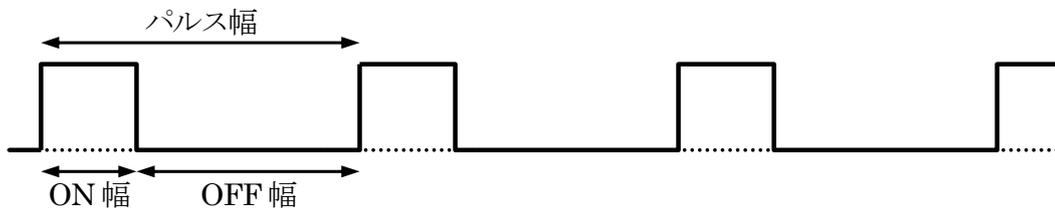


4.6.2 スピード制御の原理

モータを回したければ、電圧を加えれば回ります。止めたければ加えなければよいだけです。では、その中間のスピードや 10%、20%…など、細かくスピード調整したいときはどうすればよいのでしょうか。

ボリューム(半固定抵抗)を使えば電圧を落とすことができます。しかし、モータへは大電流が流れるため、許容電流の大きなボリュームが必要です。また、抵抗で分圧した分は、抵抗の熱となってしまいます。

そこで、スイッチで ON、OFF を高速に繰り返して、あたかも中間的な電圧が出ているような制御を行います。ON / OFF 信号は、周期を一定にして ON と OFF の比率を変える制御を行います。これを、「パルス幅変調」と呼び、英語では「Pulse Width Modulation」となります。略して **PWM 制御** といいます。パルス幅に対する ON の割合のことを **デューティ比** といいます。周期に対する ON 幅を 50% にするとき、デューティ比 50% といいます。他にも PWM50% とか、単純にモータ 50% といいます。



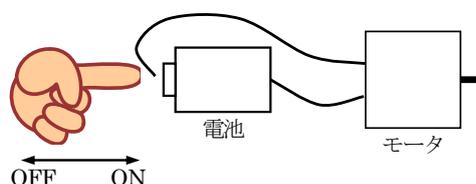
デューティ比 = ON 幅 / パルス幅 (ON 幅 + OFF 幅)

です。例えば、100ms のパルスに対して、ON 幅が 60ms なら、

デューティ比 = 60ms / 100ms = 0.6 = 60%

となります。すべて ON なら、100%、すべて OFF なら 0% となります。

「PWM」と聞くと、何か難しく感じてしまいますが、下記のように手でモータと電池の線を「繋ぐ」、「離す」の繰り返し、それも PWM と言えます。繋いでいる時間が長いとモータは速く回ります。離している時間が長いとモータは少ししか回りません。人なら「繋ぐ」、「離す」動作をコンマ数秒でしか行えませんがマイコンなら数ミリ秒で行えます。

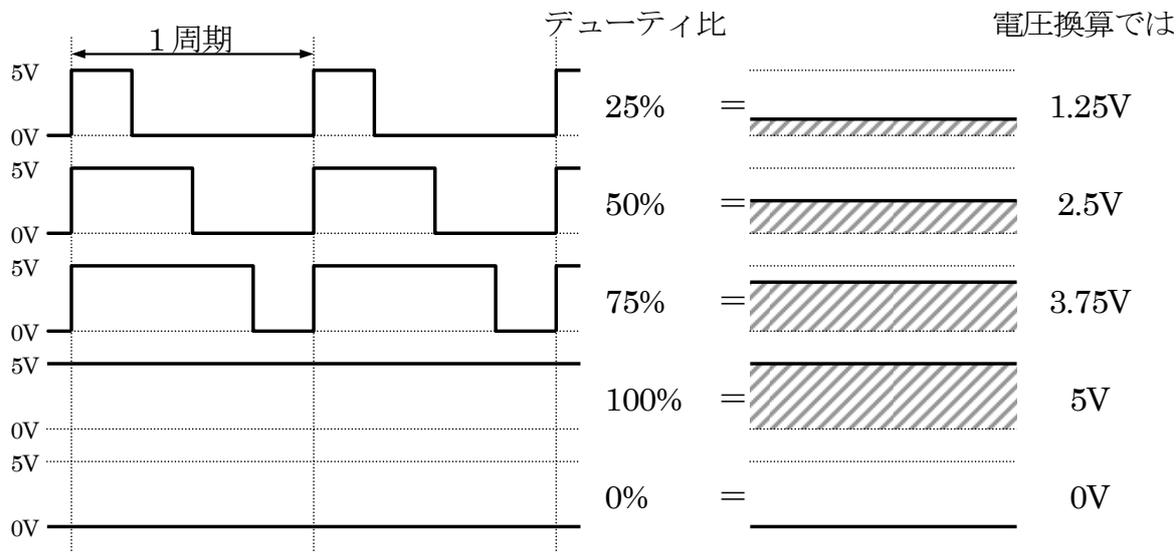


4. モータドライブ基板 Ver.4

下図のように、0V と 5V を出力するような波形で考えてみます。1周期に対して ON の時間が長ければ長いほど平均化した値は大きくなります。すべて 5V にすればもちろん平均化しても 5V、これが最大の電圧です。ON の時間を半分の 50%にするとどうでしょうか。平均化すると $5V \times 0.5 = 2.5V$ と、あたかも電圧が変わったようになります。

このように ON にする時間を1周期の 90%,80%...0%にすると徐々に平均した電圧が下がっていき最後には 0V になります。

この信号をモータに接続すれば、モータの回転スピードも少しずつ変化させることができ、微妙なスピード制御が可能です。LED に接続すれば、LED の明るさを変えることができます。マイコンを使えばこの作業をマイクロ秒、ミリ秒単位で行うことができます。このオーダでの制御になると、非常にスムーズなモータ制御が可能です。



なぜ電圧制御ではなくパルス幅制御でモータのスピードを制御するのでしょうか。マイコンは”0”か”1”かのデジタル値の取り扱いは大変得意ですが、何Vというアナログ的な値は不得意です。そのため、”0”と”1”の幅を変えて、あたかも電圧制御しているように振る舞います。これが PWM 制御です。

4.6.3 正転、逆転の原理

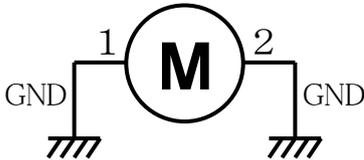
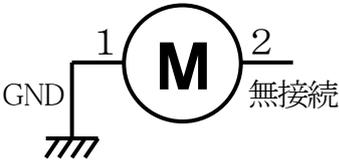
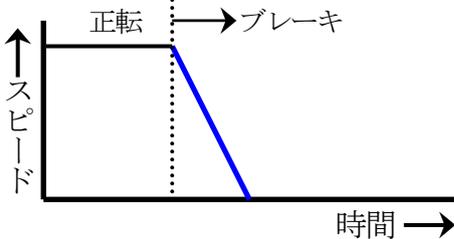
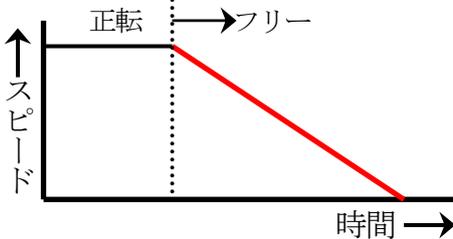
モータドライブ基板 Ver.4 では、モータを「正転、逆転、停止」制御することができます。正転、逆転させるとき、モータの端子に加える電圧を下表に示します。

	正転	逆転
モータの端子に加える電圧	<p>1 ピンは GND (0V)、2 ピンはプラスに接続します。</p>	<p>1 ピンはプラス、2 ピンは GND (0V) に接続します。</p>

4.6.4 ブレーキとフリー

モータドライブ基板 Ver.4 の標準回路の停止は、ブレーキです。「フリー追加セット」の部品を追加すると、停止をブレーキとフリーの 2 種類にすることができます。

ブレーキとフリーの違いを、下表に示します。

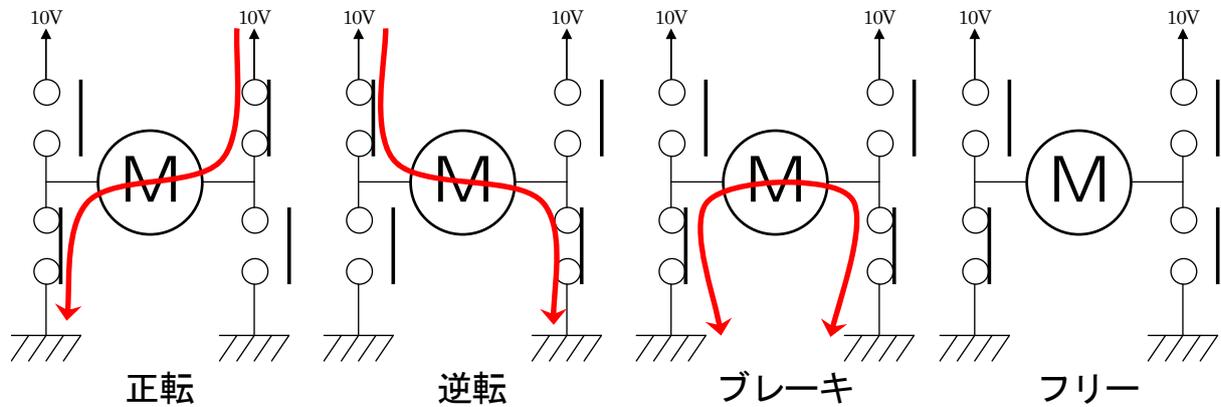
	ブレーキ	フリー
モータに加える電圧	 <p>ブレーキ</p> <p>両端子を GND に接続します。結果、両端子がショートした状態になります。</p>	 <p>フリー</p> <p>片側を無接続にします。結果、どこにも繋いでいない状態になります。</p>
スピードの落ち方 (イメージ)		

フリーはブレーキと比べ、停止の減速が緩やかです。フリーは、スピードをゆっくり落としたい場合などに使用します。

4. モータドライブ基板 Ver.4

4.6.5 Hブリッジ回路

では、実際はどのようにするのでしょうか。下図のように、モータを中心としてH型に4つのスイッチを付けます。この4つのスイッチをそれぞれON/OFFすることにより、正転、逆転、ブレーキ、フリー制御を行います。H型をしていることから「Hブリッジ回路」と呼ばれています。

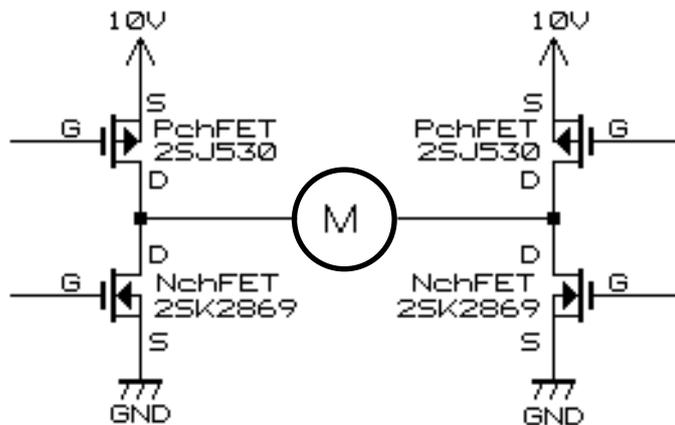


4.6.6 Hブリッジ回路のスイッチをFETにする

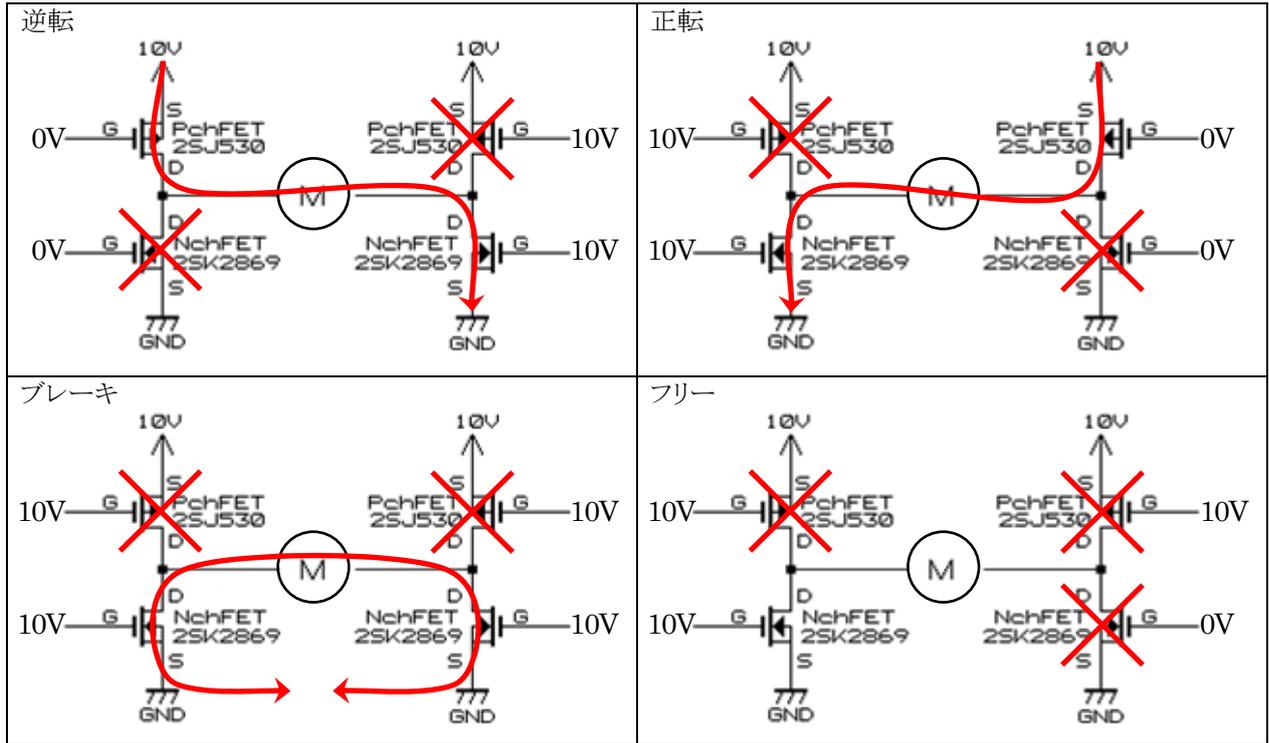
スイッチ部分をFETにします。電源のプラス側にPチャンネルFET(2SJタイプ)、マイナス側にNチャンネルFET(2SKタイプ)を使用します。

PチャンネルFETは、 V_G (ゲート電圧) $<$ V_S (ソース電圧)のとき、D-S(ドレイン-ソース)間に電流が流れます。

NチャンネルFETは、 V_G (ゲート電圧) $>$ V_S (ソース電圧)のとき、D-S(ドレイン-ソース)間に電流が流れます。

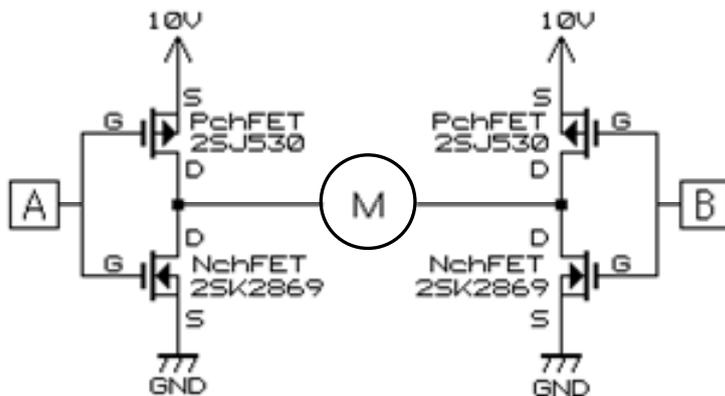


これら4つのFETのゲートに加える電圧を変えることにより、正転、逆転、ブレーキの動作を行います。



注意点は、絶対に左側2個もしくは右側2個のFETを同時にONさせてはいけません。同時にONにすると、10VからGNDへ何の負荷もないまま繋がりますのでショートと同じです。FETが燃えるかパターンが燃えるか…いずれにせよ危険です。

4つのゲート電圧を見ると、左側のPチャンネルFETとNチャンネルFET、右側のPチャンネルFETとNチャンネルFETに加える電圧が共通であることが分かります。そのため、下記のような回路にしてみました。



A	B	動作
0V	0V	ブレーキ
0V	10V	逆転
10V	0V	正転
10V	10V	ブレーキ

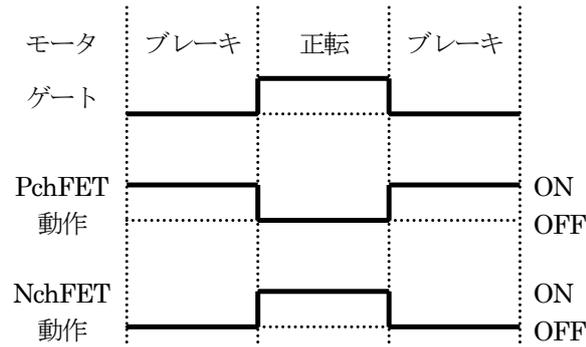
※G(ゲート)端子にはモータ用の電源電圧が10Vであったとすれば、その電圧がそのまま加えられたり0Vが加えられたりします。“0”、“1”の制御信号とは異なるので注意しましょう。

この回路を実際に組んでPWM波形を加え動作させると、FETが非常に熱くなりました。どうしてでしょうか。

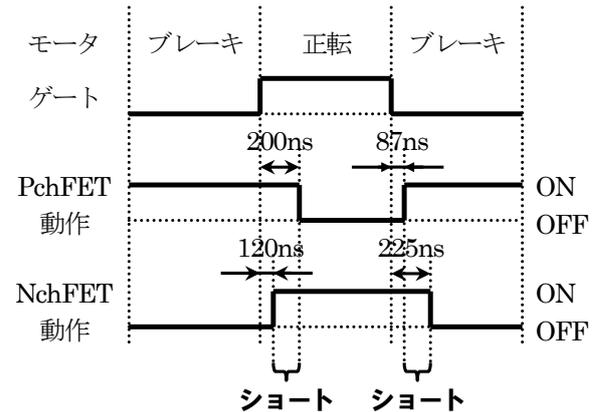
FETのゲートから信号を入力し、ドレイン・ソース間がON/OFFするとき、事項の左図「理想的な波形」のように、PチャンネルFETとNチャンネルFETがすぐに反応してブレーキと正転がスムーズに切り替わりるように思えます。しかし、実際にはすぐには動作せず遅延時間があります。この遅延時間はFETがOFF→ONのときより、ON→OFFのときの方が長くなっています。そのため、下の右図「実際の波形」のように、短い時間ですが両FETがON状態となり、ショートと同じ状態になってしまいます。

4. モータードライブ基板 Ver.4

理想的な波形



実際の波形



ON してから実際に反応し始めるまでの遅延を「ターン・オン遅延時間」、ON になり初めてから実際に ON するまでを「上昇時間」、OFF してから実際に反応し始めるまでの遅延を「ターン・オフ遅延時間」、OFF になり初めてから実際に OFF するまでを「下降時間」といいます。

実際に OFF→ON するまでの時間は「ターン・オン遅延時間 + 上昇時間」、ON→OFF するまでの時間は「ターン・オフ遅延時間 + 下降時間」となります。上右図に出ている遅れの時間は、これらの時間のことです。

モータードライブ基板で使用しているルネサス エレクトロニクス製の FET「2SJ530」と「2SK2869」の電気的特性を下記に示します。

2SJ530(P チャンネル)

電気的特性						
(Ta=25°C)						
項目	記号	Min	Typ	Max	単位	測定条件
ドレイン・ソース破壊電圧	$V_{(BR)DSS}$	-60	—	—	V	$I_b = 10mA, V_{GS} = 0$
ゲート・ソース破壊電圧	$V_{(BR)GSS}$	±20	—	—	V	$I_b = ±100μA, V_{DS} = 0$
ドレイン遮断電流	I_{DSS}	—	—	-10	μA	$V_{GS} = -60V, V_{DS} = 0$
ゲート遮断電流	I_{GSS}	—	—	±10	μA	$V_{DS} = ±16V, V_{GS} = 0$
ゲート・ソース遮断電圧	$V_{GS(off)}$	-1.0	—	-2.0	V	$V_{DS} = 10V, I_b = 1mA$
順伝達アドミタンス	$ y_{fd} $	6.5	11	—	S	$I_b = 8A, V_{GS} = 10V^{1/2}$
ドレイン・ソースオン抵抗	$R_{DS(on)}$	—	0.08	0.10	Ω	$I_b = 8A, V_{GS} = 10V^{1/2}$
ドレイン・ソースオン抵抗	$R_{DS(on)}$	—	0.11	0.16	Ω	$I_b = 8A, V_{GS} = 4V^{1/2}$
入力容量	C_{iss}	—	850	—	pF	$V_{DS} = 10V, V_{GS} = 0$
出力容量	C_{oss}	—	420	—	pF	$f = 1MHz$
掃蕩容量	C_{rss}	—	110	—	pF	
ターン・オン遅延時間	$t_d(on)$	—	12	—	ns	$V_{GS} = 10V, I_b = 8A$
上昇時間	t_r	—	75	—	ns	$R_L = 3.75Ω$
ターン・オフ遅延時間	$t_d(off)$	—	125	—	ns	
下降時間	t_f	—	75	—	ns	
ダイオード順電圧	V_{DF}	—	-1.1	—	V	$I_F = 15A, V_{GS} = 0$
逆回復時間	t_{rr}	—	70	—	ns	$I_F = 15A, V_{GS} = 0$ $dI_F/dt = 50A/μs$

OFF→ON は
87ns 遅れる

ON→OFF は
200ns 遅れる

注) 4. パルス測定

2SK2869(Nチャンネル)

電気的特性						
(Ta=25°C)						
項目	記号	Min	Typ	Max	単位	測定条件
ドレイン・ソース破壊電圧	$V_{(BR)DSS}$	60	—	—	V	$I_b = 10mA, V_{GS} = 0$
ゲート・ソース破壊電圧	$V_{(BR)GSS}$	±20	—	—	V	$I_b = ±100μA, V_{DS} = 0$
ドレイン遮断電流	I_{DSS}	—	—	10	μA	$V_{GS} = 60V, V_{DS} = 0$
ゲート遮断電流	I_{GSS}	—	—	±10	μA	$V_{DS} = ±16V, V_{GS} = 0$
ゲート・ソース遮断電圧	$V_{GS(off)}$	1.5	—	2.5	V	$V_{DS} = 10V, I_b = 1mA$
順伝達アドミタンス	$ y_{fd} $	10	16	—	S	$I_b = 10A, V_{DS} = 10V^{1/2}$
ドレイン・ソースオン抵抗	$R_{DS(on)}$	—	0.033	0.045	Ω	$I_b = 10A, V_{GS} = 10V^{1/2}$
ドレイン・ソースオン抵抗	$R_{DS(on)}$	—	0.055	0.07	Ω	$I_b = 10A, V_{GS} = 4V^{1/2}$
入力容量	C_{iss}	—	740	—	pF	$V_{DS} = 10V, V_{GS} = 0$
出力容量	C_{oss}	—	380	—	pF	$f = 1MHz$
掃蕩容量	C_{rss}	—	140	—	pF	
ターン・オン遅延時間	$t_d(on)$	—	10	—	ns	$V_{GS} = 10V, I_b = 10A$
上昇時間	t_r	—	110	—	ns	$R_L = 3Ω$
ターン・オフ遅延時間	$t_d(off)$	—	105	—	ns	
下降時間	t_f	—	120	—	ns	
ダイオード順電圧	V_{DF}	—	1.0	—	V	$I_F = 20A, V_{GS} = 0$
逆回復時間	t_{rr}	—	40	—	ns	$I_F = 20A, V_{GS} = 0$ $dI_F/dt = 50A/μs$

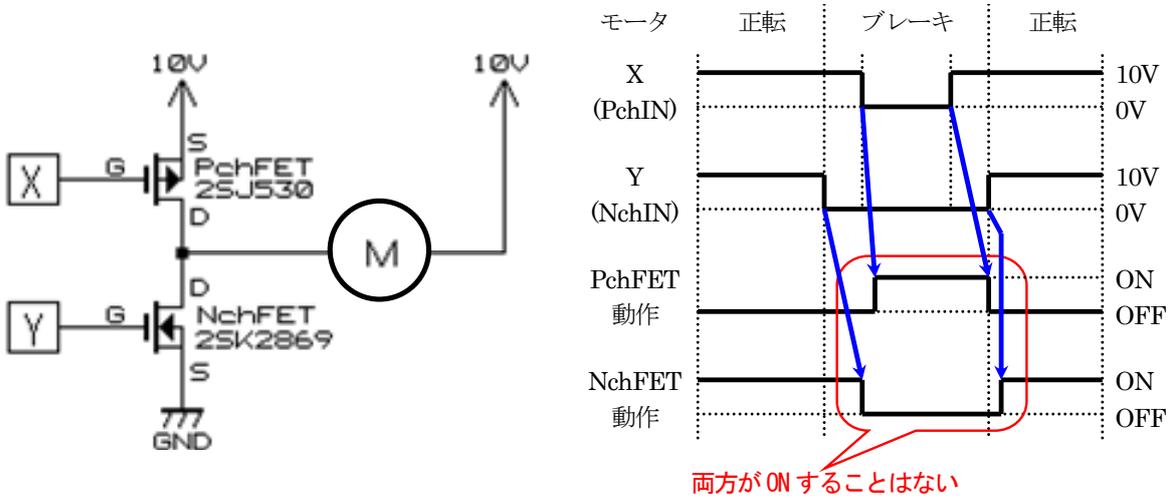
OFF→ON は
120ns 遅れる

ON→OFF は
225ns 遅れる

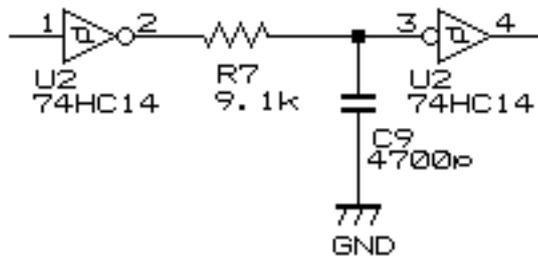
注) 1. パルス測定

4.6.7 PチャンネルFETとNチャンネルFETの短絡防止回路

短絡の解決策としては、先ほどの回路図にあるA側のPチャンネルFETとNチャンネルFETを同時にON、OFFするのではなく、少し時間をずらしてショートさせないようにします。



この時間をずらす部分を、積分回路で作ります。積分回路については、多数の専門書があるので、そちらを参照してください。下記に積分回路を示します。

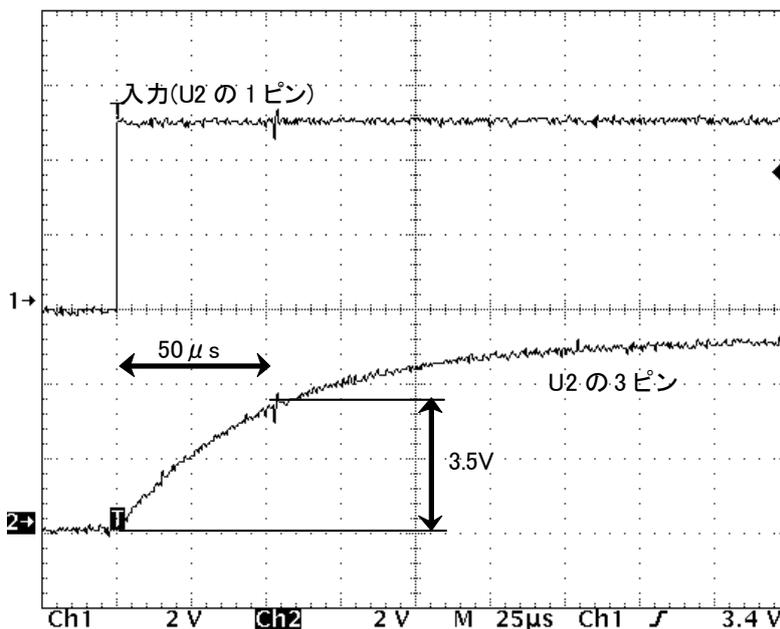


遅延時間は下記の式で計算することができます。

$$\text{時定数 } T = CR \text{ [s]}$$

今回は $9.1\text{k}\Omega$ 、 4700pF なので、計算すると下記の時間になります。

$$\begin{aligned} T &= (9.1 \times 10^3) \times (4700 \times 10^{-12}) \\ &= 42.77 [\mu\text{s}] \end{aligned}$$

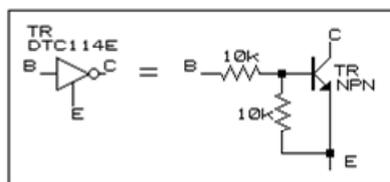
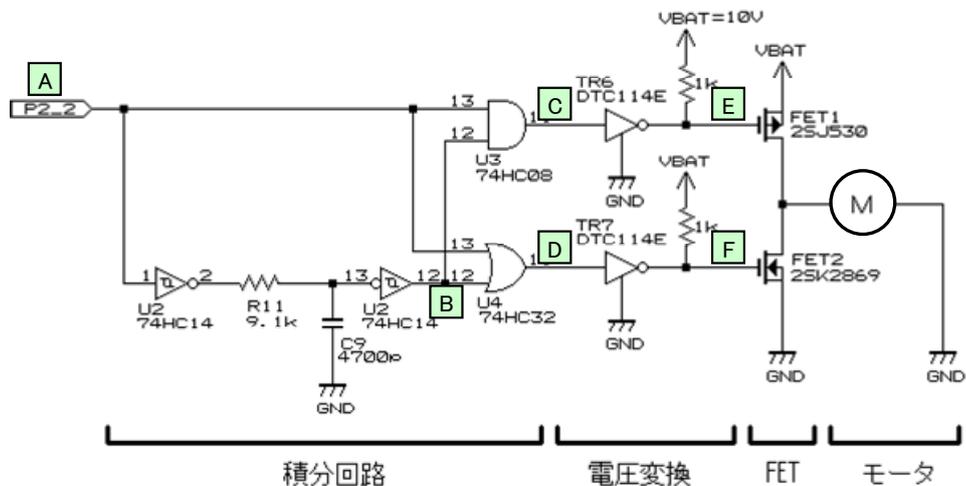


74HC シリーズは 3.5V 以上の入力電圧があると "1" とみなします。実際に波形を観測し、3.5V になるまでの時間を計ると約 $50\mu\text{s}$ になりました。

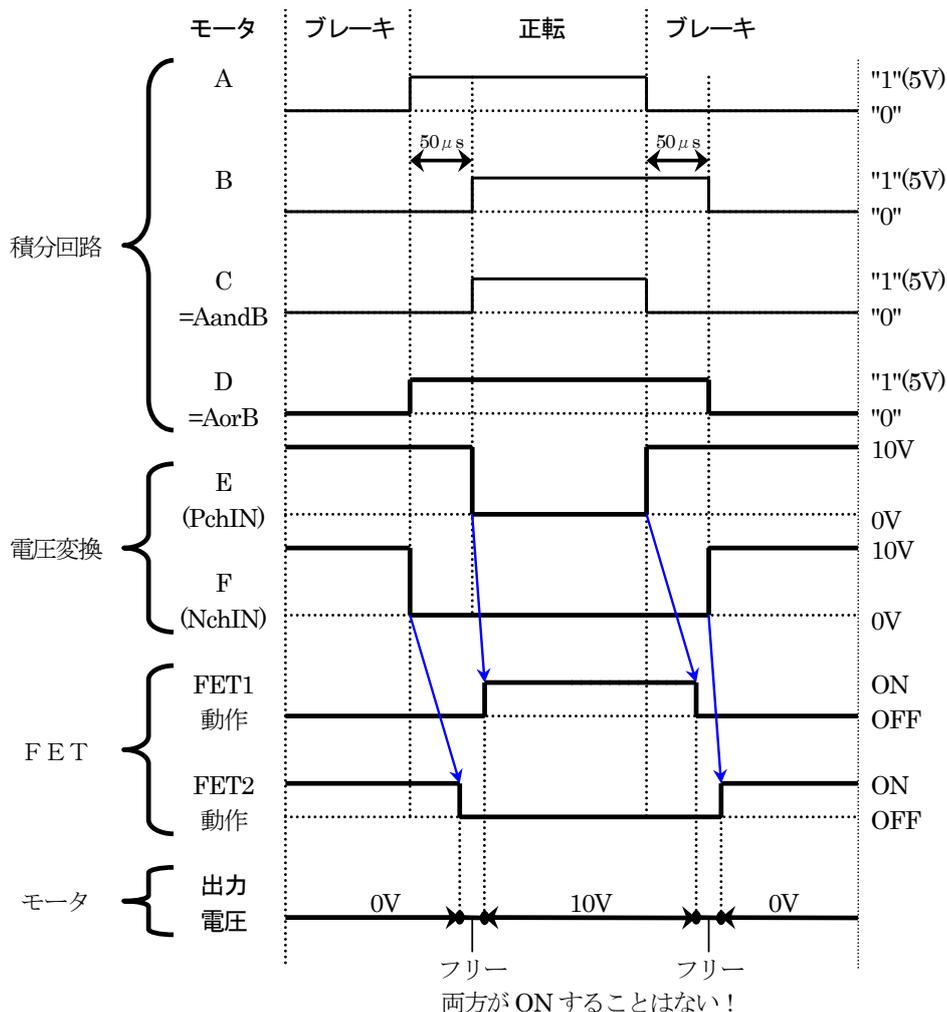
先ほどの「実際の波形」の図では最高でも 225ns のずれしかありませんが、積分回路では $50\mu\text{s}$ の遅延時間を作っています。これは、FET 以外にも、電圧変換用のデジタルトランジスタの遅延時間、FET のゲートのコンデンサ成分による遅れなどを含めたためです。

4. モータドライブ基板 Ver.4

積分回路とFETを合わせた回路は下記のようになります。



抵抗内蔵トランジスタで
 入力0V→出力10V(オープンコレクタ)
 入力5V→出力0V
 に変換します



(1) ブレーキ→正転に変えるとき

1. **A**点の信号は“0”でブレーキ、“1”で正転です。**A**点の出力を“0”(ブレーキ)から“1”(正転)へ変えます。
2. **B**点は積分回路により、 $50\mu\text{s}$ 遅れた波形が出力されます。
3. **C**点は、A and B の波形が出力されます。
4. **D**点は、A or B の波形が出力されます。
5. **E**点は、デジタルトランジスタで電圧変換された信号が出力されます。**C**点の $0\text{V}-5\text{V}$ 信号が、 $10\text{V}-0\text{V}$ 信号へと変換されます。
6. **F**点も同様に**D**点の $0\text{V}-5\text{V}$ 信号が、 $10\text{V}-0\text{V}$ 信号へと変換されます。
7. **A**点の信号を“0”→“1”にかえると、FET2 のゲートが $10\text{V}\rightarrow 0\text{V}$ となり FET2 は OFF になります。ただし、遅延時間があるため遅れて OFF になります。この時点では、FET1 も FET2 も OFF 状態のため、モータはフリー状態となります。
8. **A**点の信号を変えてから $50\mu\text{s}$ 後、今度は FET1 のゲートが $0\text{V}\rightarrow 10\text{V}$ となり ON します。 10V がモータに加えられ正転します。

(2) 正転→ブレーキに変えるとき

1. **A**点の信号を“1”(正転)から“0”(ブレーキ)にかえると、FET1 のゲート電圧が 0V から VBAT となり FET1 は OFF になります。ただし、遅延時間があるため遅れて OFF になります。この時点では、FET1 も FET2 も OFF 状態のため、モータはフリー状態となります。
2. **A**点の信号を変えてから $50\mu\text{s}$ 後、今度は FET2 のゲートが $0\text{V}\rightarrow 10\text{V}$ となり ON します。 0V がモータに加えられ、両端子 0V なのでブレーキ動作になります。

このように、動作を切り替えるときはいったん、両 FET ともフリー状態を作って、短絡するのを防いでいます。

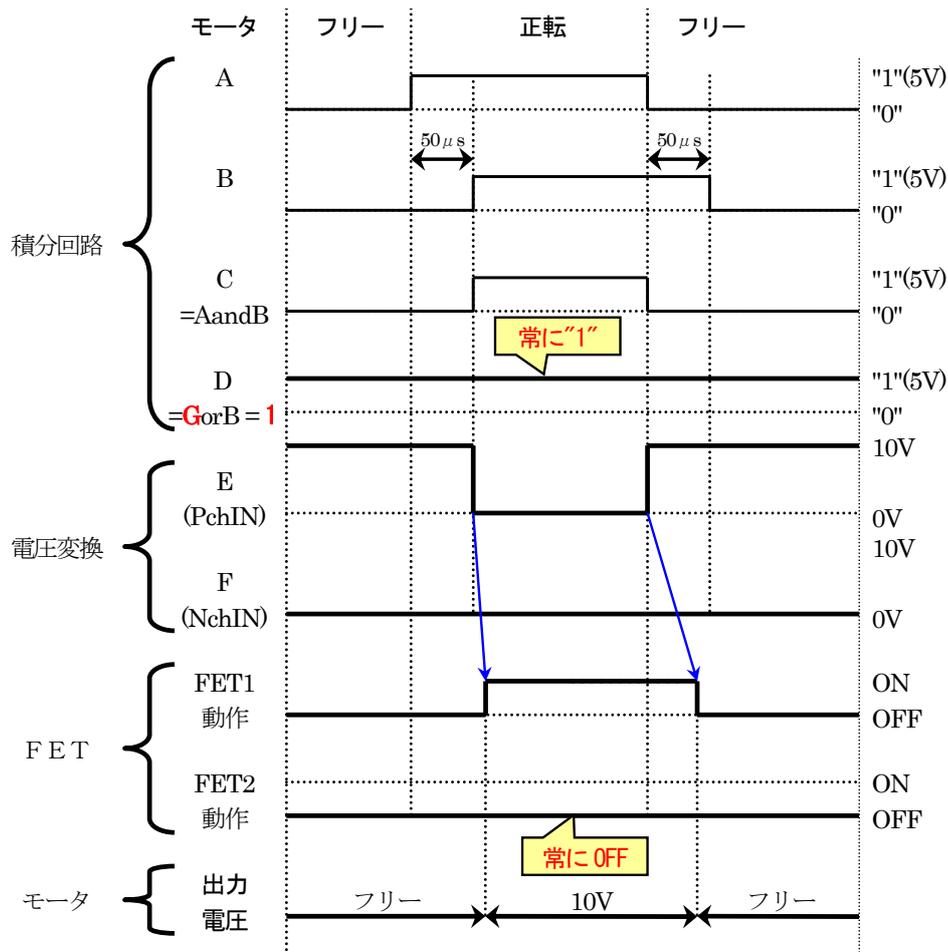
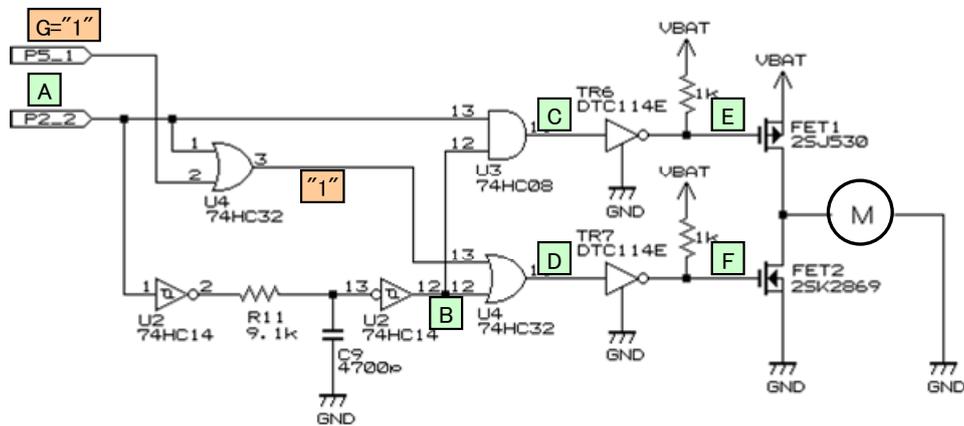
※ゲートに加える電圧の 10V は例です。実際は電源電圧(VBAT)になります。

4. モータドライブ基板 Ver.4

4.6.8 フリー回路

ここでいうフリー回路は、P チャネル FET と N チャネル FET の短絡防止ではなく、モータの停止状態をブレーキとフリーにすることです。

モータドライブ基板 Ver.4 は「フリー追加セット」を追加することにより、停止動作をブレーキとフリーにすることができます。**G** 点が「1」のときの様子を下図に示します。



G 点が「1」なら、**D** 点は **A** 点や **B** 点の状態に関わらず「1」になります。よって、FET2 は常に OFF になり、モータは正転とフリーを繰り返します。

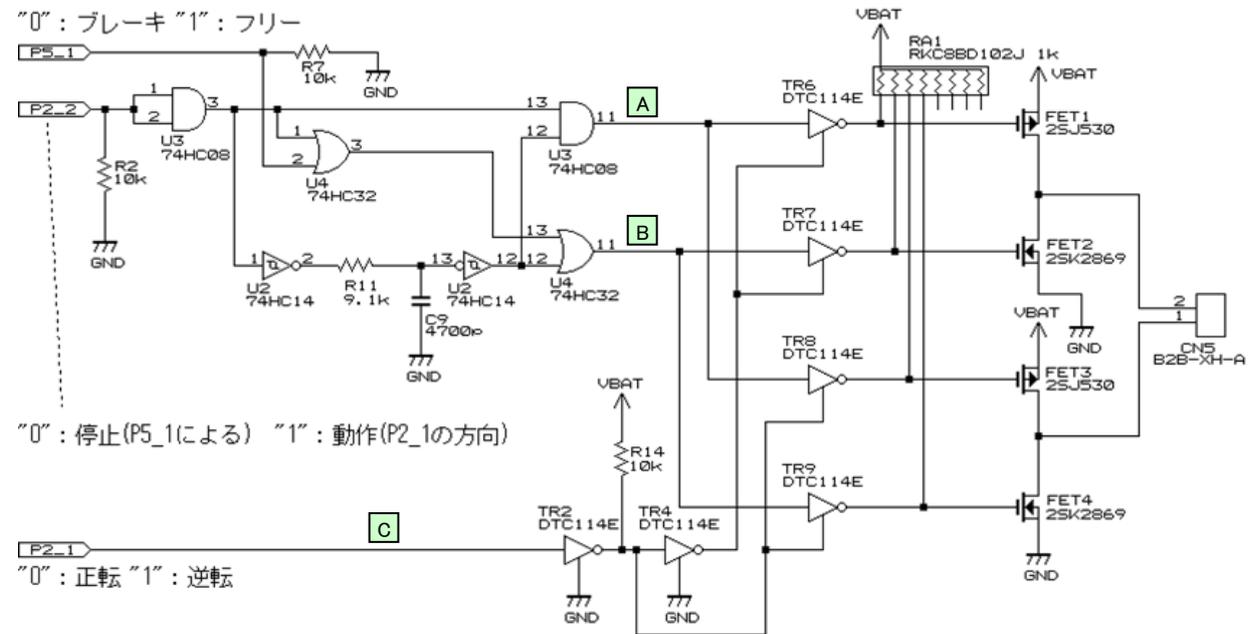
G 点が「0」のときは、前記の通り正転とブレーキを繰り返します。

4.6.9 実際の回路

実際の回路は、積分回路、FET 回路、フリー回路の他、正転／逆転切り替え用回路が付加されています。下記回路は、左モータ用の回路です。端子は、下記の 3 本あります。

- P2_2…PWM を加える端子
- P2_1…正転／逆転を切り替える端子
- P5_1…ブレーキ／フリーを切り替える端子です。

(1) 回路図



(2) 方向:正転、停止:ブレーキのときの信号のレベルとモータの動作

A	B	C	FET1 のゲート	FET2 のゲート	FET3 のゲート	FET4 のゲート	CN5 2ピン	CN5 1ピン	モータ動作
0	0	0	10V (OFF)	10V (ON)	10V (OFF)	10V (ON)	0V	0V	ブレーキ
0	1		10V (OFF)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	フリー (開放)	0V	フリー
1	1		0V (ON)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	10V	0V	正転
0	1		10V (OFF)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	フリー (開放)	0V	フリー
0	0		10V (OFF)	10V (ON)	10V (OFF)	10V (ON)	0V	0V	ブレーキ

※A,B,C: “0”=0V、“1”=5V

4. モータドライブ基板 Ver.4

(3) 方向:逆転、停止:ブレーキのときの信号のレベルとモータの動作

A	B	C	FET1 の ゲート	FET2 の ゲート	FET3 の ゲート	FET4 の ゲート	CN5 2ピン	CN5 1ピン	モータ動作
0	0	1	10V (OFF)	10V (ON)	10V (OFF)	10V (ON)	0V	0V	ブレーキ
0	1		10V (OFF)	10V (ON)	10V (OFF)	0V (OFF)	0V	フリー (開放)	フリー
1	1		10V (OFF)	10V (ON)	0V (ON)	0V (OFF)	0V	10V	逆転
0	1		10V (OFF)	10V (ON)	10V (OFF)	0V (OFF)	0V	フリー (開放)	フリー
0	0		10V (OFF)	10V (ON)	10V (OFF)	10V (ON)	0V	0V	ブレーキ

(4) 方向:正転、停止:フリーのときの信号のレベルとモータの動作

A	B	C	FET1 の ゲート	FET2 の ゲート	FET3 の ゲート	FET4 の ゲート	CN5 2ピン	CN5 1ピン	モータ動作
0	1	0	10V (OFF)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	フリー (開放)	0V	フリー
0	1		10V (OFF)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	フリー (開放)	0V	フリー
1	1		0V (ON)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	10V	0V	正転
0	1		10V (OFF)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	フリー (開放)	0V	フリー
0	1		10V (OFF)	0V (OFF)	10V (OFF)	10V (ON)	フリー (開放)	0V	フリー

4.6.10 左モータの動作

左モータは、P2_1、P2_2、P5_1 の 3 端子で制御します。フリー追加セットが無い場合、P5_1 の部分は常に“0”になります。

左モータ方向 P2_1	左モータ PWM P2_2	左モータ停止動作 P5_1	モータ動作
0	PWM	0	PWM="1"なら正転、“0”ならブレーキ
0	PWM	1	PWM="1"なら正転、“0”ならフリー
1	PWM	0	PWM="1"なら逆転、“0”ならブレーキ
1	PWM	1	PWM="1"なら逆転、“0”ならフリー

左モータを正転とブレーキで動作させたい場合、P2_1="0"、P5_1="0"にして P2_2 から PWM 波形を出力すると、左モータが PWM の割合に応じて正転します。例えば、PWM が 0%ならモータの回転は停止、PWM が 50%ならモータの回転は正転 50%、PWM100%ならモータの回転は正転 100%になります。このときの停止は、ブレーキ動作になります。

4.6.11 右モータの動作

右モータは、P2_3、P2_4、P5_0 の 3 端子で制御します。フリー追加セットが無い場合、P5_0 の部分は常に“0”になります。

右モータ方向 P2_3	右モータ PWM P2_4	右モータ停止動作 P5_0	モータ動作
0	PWM	0	PWM="1"なら正転、“0”ならブレーキ
0	PWM	1	PWM="1"なら正転、“0”ならフリー
1	PWM	0	PWM="1"なら逆転、“0”ならブレーキ
1	PWM	1	PWM="1"なら逆転、“0”ならフリー

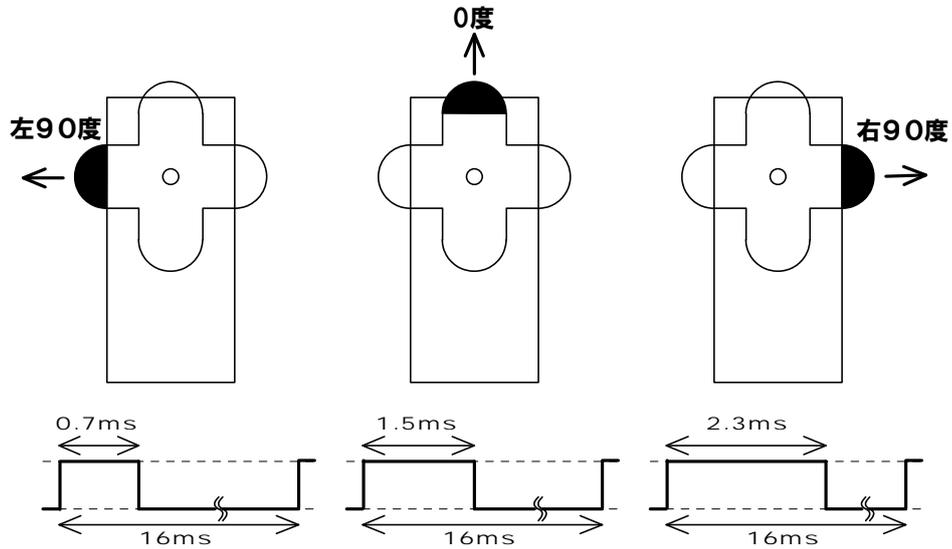
右モータを正転とフリーで動作させたい場合、P2_3="0"、P5_0="1"にして P2_4 から PWM 波形を出力すると、右モータが PWM の割合に応じて正転します。例えば、PWM が 0%ならモータの回転は停止、PWM が 50%ならモータの回転は正転 50%、PWM100%ならモータの回転は正転 100%になります。このときの停止は、フリー動作になります。

4.7 サーボ制御

4.7.1 原理

サーボは周期 16[ms]のパルスを加え、そのパルスの ON 幅でサーボの角度が決まります。

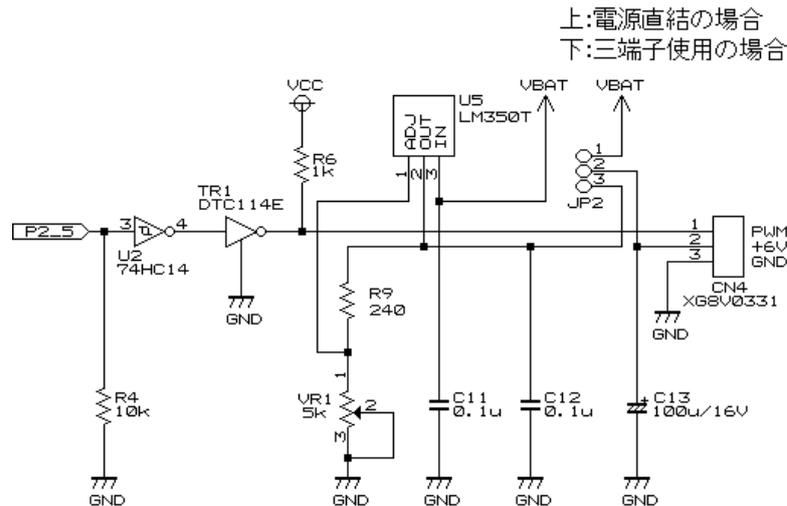
サーボの回転角度と ON のパルス幅の関係は、サーボのメーカーや個体差によって多少の違いがありますが、ほとんどが下図のような関係になります。



- ・周期は 16[ms]
- ・中心は 1.5[ms]の ON パルス、 ± 0.8 [ms]で ± 90 度のサーボ角度変化

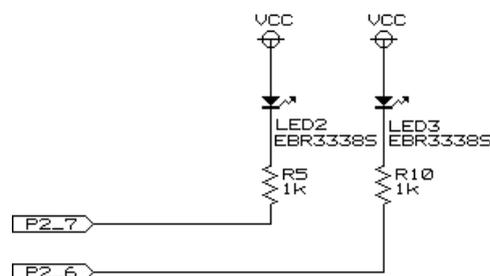
R8C/38A マイコンのリセット同期式 PWM モードで PWM 信号を生成して、サーボを制御します。

4.7.2 回路



1. ポート 2 の bit5 から PWM 信号を出力します。プログラムは、TRDGRD1 の値を変えると ON 幅が変わります。
2. ポートとサーボの1ピンの中に抵抗内蔵トランジスタを入れてバッファとします。CN4 の 1 ピンに間違えて+電源を接続したりノイズが混入した場合、ポート 2 の bit5 とサーボの 1 ピンが直結ならマイコンのポートを壊してしまう可能性があります。これは致命的です。抵抗内蔵トランジスタが壊れたなら簡単に交換できます。
3. 2 ピンは、サーボ用電源です。モータ用電源が電池 4 本の場合、JP2 の上側をショートして電源と直結します。それ以上の電圧の場合、サーボの定格を超えますので LM350 という 3A の電流を流せる三端子レギュレータにて電圧を 6V 一定にします。JP2 は下側をショートさせます。

4.8 LED制御



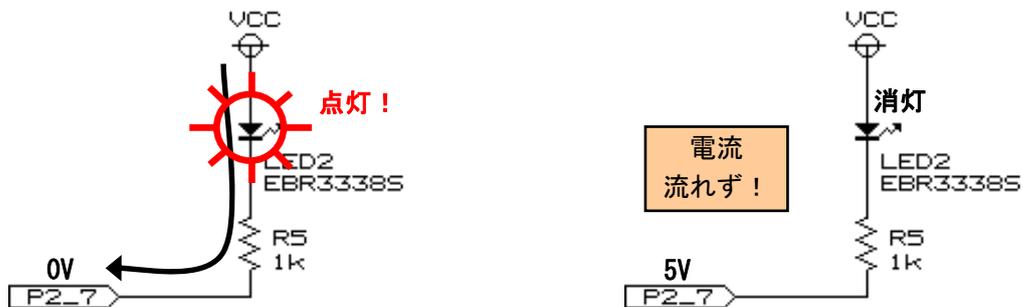
モータドライブ基板には 3 個の LED が付いています。そのうち、2 個がマイコンで ON/OFF 可能です。LED のカソードは、マイコンのポートに直結されています。電流制限抵抗は、1kΩ です。EBR3338S は順電圧 1.7V、電流は 20mA 流すことができます。電流制限抵抗は下記のようになります。

$$\begin{aligned} \text{抵抗} &= (\text{電源電圧} - \text{LED に加える電圧}) / \text{LED に流したい電流} \\ &= (5 - 1.7) / 0.02 \\ &= 165 \Omega \end{aligned}$$

実際は、電池の消費電流を減らすのとポートの電流制限により、1kΩ の抵抗を接続しています。電流は、下記のようになります。

$$\begin{aligned} \text{電流} &= (\text{電源電圧} - \text{LED に加える電圧}) / \text{抵抗} \\ &= (5 - 1.7) / 1000 = 3.3[\text{mA}] \end{aligned}$$

4. モータドライブ基板 Ver.4

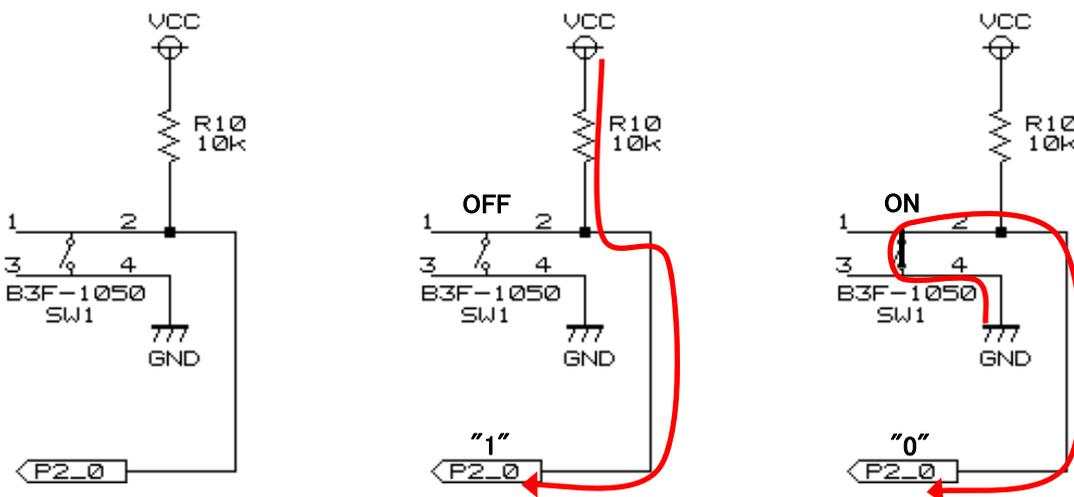


P2_7に"0"を出力すると、LEDのカソード側が0Vになり、電流が流れ、LEDは光ります。

P2_7に"1"を出力すると、LEDのカソード側が5Vになり、LEDの両端の電位差は0Vとなり、LEDは光りません。

4.9 スイッチ制御

モータドライブ基板には、プッシュスイッチが1個付いています。



スイッチは、10kΩでプルアップされ、ポート2のbit0に繋がっています。

スイッチが押されていない場合は、プルアップ抵抗を通して"1"がP2_0に入力されます。

スイッチが押されると、GNDとながり"0"がP2_0に入力されます。

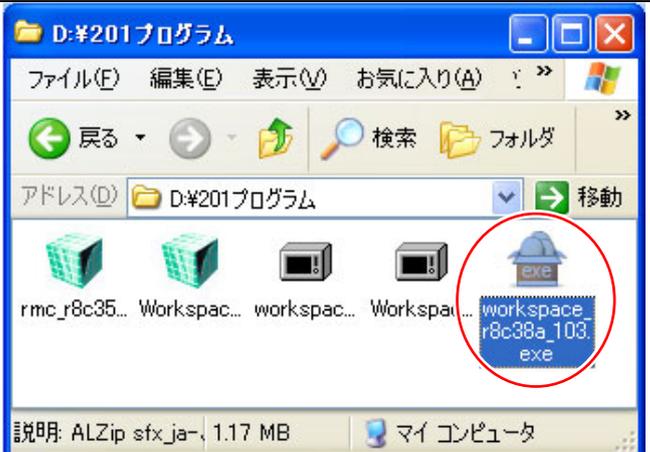
5. サンプルプログラム

5.1 プログラムの開発環境

プログラムの開発は、ルネサス統合開発環境を使います。ルネサス統合開発環境のインストール、使い方については、「ルネサス統合開発環境 操作マニュアル (R8C/38A 版)」を参照してください。

5.2 サンプルプログラムのインストール

5.2.1 CDからソフトを取得する

<p>1</p> 	<p>2011年以降の講習会CDがある場合、「CDドライブ→201プログラム」フォルダにある、「workspace_r8c38a_103.exe」を実行します。数字の103は、バージョンにより異なります。</p>
---	--

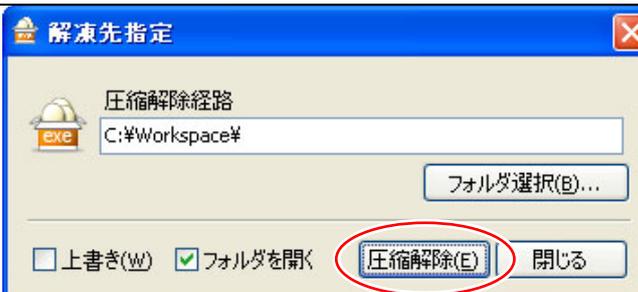
5.2.2 ホームページからソフトを取得する

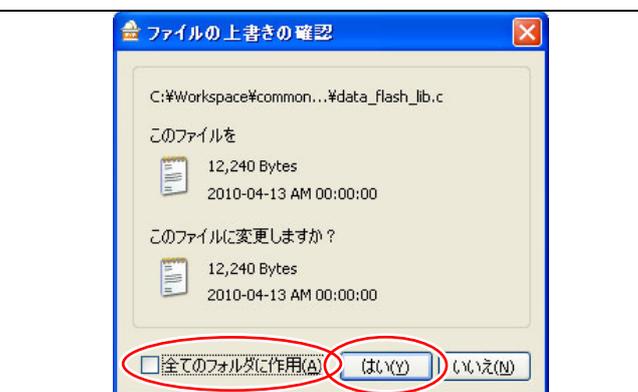
<p>1</p> <p>免責事項</p> <p>「マニュアル」、「ソフトウェア」は万全な体制で制作されており、通常の使用環境においては正常に動作するように作成されていますが、万が一「マニュアル」、「ソフトウェア」による損失・損害が発生した時には、『ジャパンマイコンカーラリー実行委員会』はいかなる場合も責任を負いません。個人の免責が取れる範囲内であらかじめ了承した上でご使用くださるようお願いいたします。</p> <p>サンプルプログラム、書き込みソフトのダウンロード(H8編) 2010.04.01更新</p> <p>サンプルプログラム、書き込みソフトのダウンロード(R8C編) 2010.03.17更新</p> <p>マイコンに関する資料(H8編) 2009.05.25更新</p>	<p>マイコンカーラリーホームページのダウンロードページ (http://www.mcr.gr.jp/tech/download/main01.html) にアクセスして、「サンプルプログラム、書き込みソフトのダウンロード (R8C 編)」をクリックします。</p>
--	--

5. サンプルプログラム

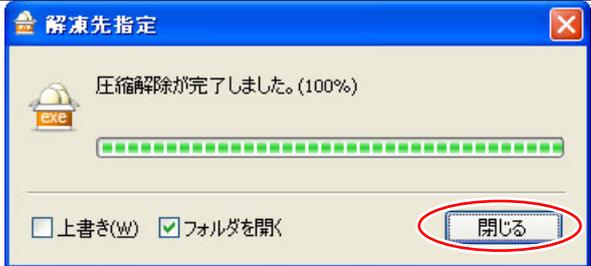
	<p>ダウンロード ～サンプルプログラム、 書き込みソフトのダウンロード(R8C編)～</p> <p>各種マニュアルで説明しているサンプルプログラム、書き込みソフトを掲載しています。</p> <hr/> <p>2 ●ルネサス統合開発環境用その他ソフト Ver1.35 2010.10.07 ルネサス統合開発環境以外で使用するソフトをインストールします。自己解凍方式で、実行すると自動でプログラムがインストールされます。</p> <p>→ DOWNLOAD (EXE 約3.7MB)</p> <p>●ルネサス統合開発環境 R8C/38A関連プログラム Ver1.03 2011.06.01 ルネサス統合開発環境で使用するR8C/38A関係(RY_R8C38ボード用)のサンプルプログラムです。自己解凍方式で、実行すると自動でサンプルプログラムがインストールされます。</p> <p>→ DOWNLOAD (EXE 約1MB)</p>	<p>ルネサス統合開発環境 R8C/38A 関連プログラムの「DOWN LOAD」をクリックして、「workspace_r8c38a_103.exe」をダウンロードします。</p> <p>※「103」はバージョンです。ダウンロードした時期により異なることがあります。</p>
--	--	---

5.2.3 インストール

<p>1</p>		<p>「workspace_r8c38a_103.exe」を実行します。</p> <p>圧縮解除をクリックします。</p> <p>※フォルダは替えないでください。替えた場合は、ルネサス統合開発環境のツールチェーンの設定変更が必要です。</p>
----------	--	--

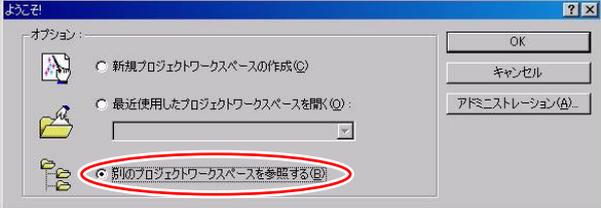
<p>2</p>		<p>ファイルの上書き確認の画面が出てきた場合、「全てのフォルダに作用」のチェックを付けて、「はい」をクリックします。</p> <p>※上書きしたくない場合は、元々あるファイルを保存してから実行してください。</p>
----------	---	--

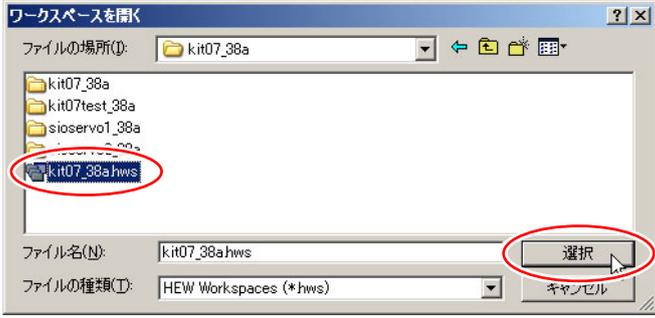
<p>3</p>		<p>インストールが完了すると、「C:\Workspace」フォルダが自動で開きます。</p>
----------	---	---

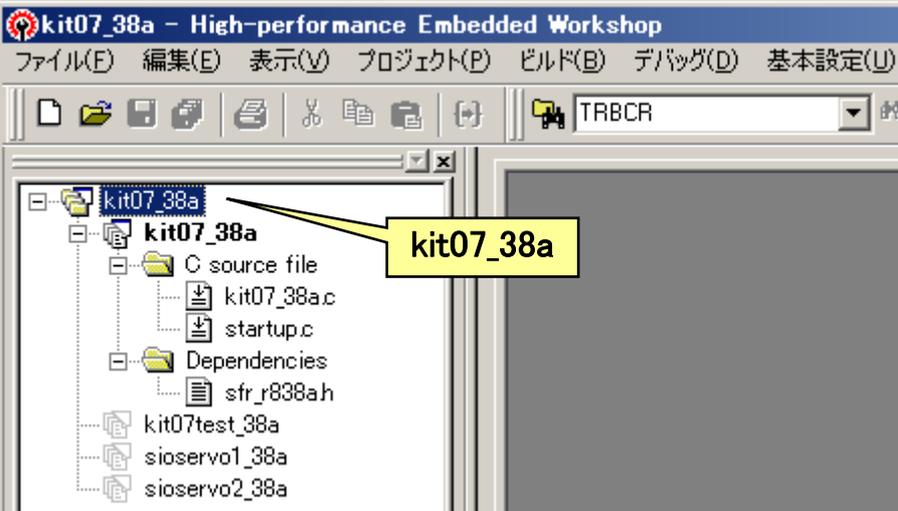
4		<p>閉じるをクリックします。</p>
---	---	---------------------

5.3 ワークスペース「kit07_38a」を開く

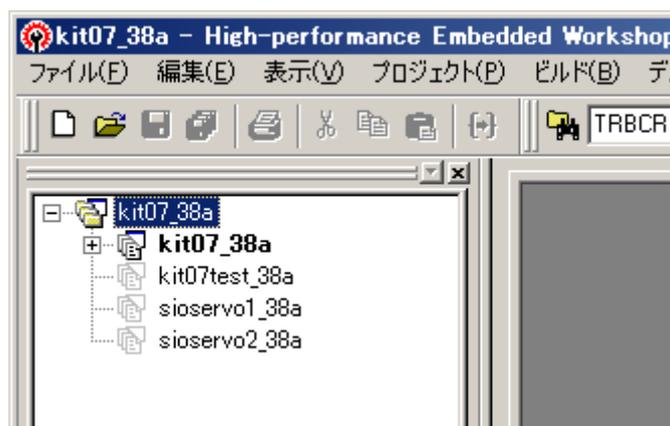
1		<p>ルネサス統合開発環境を実行します。</p>
---	---	--------------------------

2		<p>「別のプロジェクトワークスペースを参照する」を選択します。</p>
---	--	--------------------------------------

3		<p>Cドライブ → Workspace → kit07_38a の「kit07_38a.hws」を選択します。</p>
---	---	--

4		<p>ワークスペース「kit07_38a」が開かれます。</p>
---	--	----------------------------------

5.4 プロジェクト



ワークスペース「kit07_38a」には、4つのプロジェクトが登録されています。

プロジェクト名	内容
kit07_38a	マイコンカー走行プログラムです。 次章からプログラムの解説をします。
kit07test_38a	製作したマイコンカーのモータドライブ基板やセンサ基板が正しく動作するかテストします。詳しくは、「マイコンカーキット Ver.5 動作テストマニュアル」を参照してください。
sioservo1_38a	サーボのセンタを調整するプログラムです。 詳しくは、「7. サーボセンタと最大切れ角の調整」を参照してください。
sioservo2_38a	サーボの最大切れ角を見つけるためのプログラムです。 詳しくは、「7. サーボセンタと最大切れ角の調整」を参照してください。

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

6.1 プログラムリスト

R8C/38A マイコンでマイコンカーを制御するプログラムリストを、下記に掲載します。H8/3048F-ONE マイコン用プログラムと比較して、異なる部分はゴシック体になっています(コメントはゴシック体にしていません)。

R8C/38Aマイコン用プログラム 「kit07_38a.c」	H8/3048F-ONEマイコン用プログラム 「kit07.c」
1:/****** 2:/* 対象マイコン R8C/38A */ 3:/* ファイル内容 マイコンカートレース基本プログラム (R8C/38A版) */ 4:/* バージョン Ver. 1.02 */ 5:/* Date 2011.03.18 */ 6:/* Copyright ジャパンマイコンカーラリー実行委員会 */ 7:/****** 8:/* 9:このプログラムは、下記基板に対応しています。 10:・RY_R8C38ボード 11:・モータドライブ基板Ver. 4 12:・センサ基板Ver. 4.1 13:*/ 14: 15:/*=====*/ 16:/* インクルード */ 17:/*=====*/ 18:#include "sfr_r838a.h" /* R8C/38A SFRの定義ファイル */ 19: 20:/*=====*/ 21:/* シンボル定義 */ 22:/*=====*/ 23: 24:/* 定数設定 */ 25:#define PWM_CYCLE 39999 /* モータPWMの周期 */ 26:#define SERVO_CENTER 3750 /* サーボのセンタ値 */ 27:#define HANDLE_STEP 22 /* 1°分の値 */ 28: 29:/* マスク値設定 ×:マスクあり(無効) ○:マスク無し(有効) */ 30:#define MASK2_2 0x66 /* ×○○××○○× */ 31:#define MASK2_0 0x60 /* ×○○××××× */ 32:#define MASK0_2 0x06 /* ×××××○○× */ 33:#define MASK3_3 0xe7 /* ○○○××○○○ */ 34:#define MASK0_3 0x07 /* ×××××○○○ */ 35:#define MASK3_0 0xe0 /* ○○○××××× */ 36:#define MASK4_0 0xf0 /* ○○○○×××× */ 37:#define MASK0_4 0x0f /* ××××○○○○ */ 38:#define MASK4_4 0xff /* ○○○○○○○○ */ 39: 40:/*=====*/ 41:/* プロトタイプ宣言 */ 42:/*=====*/ 43:void init(void); 44:void timer(unsigned long timer_set); 45:int check_crossline(void); 46:int check_rightline(void); 47:int check_leftline(void); 48:unsigned char sensor_inp(unsigned char mask);	1:/****** 2:/* マイコンカートレース基本プログラム "kit07.c" */ 3:/* 2007.05 ジャパンマイコンカーラリー実行委員会 */ 4:/****** 5:/* 6:このプログラムは、下記基板に対応しています。 7:・モータドライブ基板 (Vol. 3) 8:・センサ基板Ver. 4 9: 10:このプログラムは、下記レギュレーションに対応しています。 11:・レーンチェンジ 12:・スタートバーによるスタート方式 13:*/ 14: 15:/*=====*/ 16:/* インクルード */ 17:/*=====*/ 18:#include <machine.h> 19:#include "h8_3048.h" 20: 21:/*=====*/ 22:/* シンボル定義 */ 23:/*=====*/ 24: 25:/* 定数設定 */ 26:#define TIMER_CYCLE 3071 /* タイマのサイクル 1ms */ 27: /* φ/8で使用する場合、 */ 28: /* φ/8 = 325.5[ns] */ 29: /* ∴TIMER_CYCLE = */ 30: /* 1[ms] / 325.5[ns] */ 31: /* = 3072 */ 32:#define PWM_CYCLE 49151 /* PWMのサイクル 16ms */ 33: /* ∴PWM_CYCLE = */ 34: /* 16[ms] / 325.5[ns] */ 35: /* = 49152 */ 36:#define SERVO_CENTER 5000 /* サーボのセンタ値 */ 37:#define HANDLE_STEP 26 /* 1°分の値 */ 38: 39:/* マスク値設定 ×:マスクあり(無効) ○:マスク無し(有効) */ 40:#define MASK2_2 0x66 /* ×○○××○○× */ 41:#define MASK2_0 0x60 /* ×○○××××× */ 42:#define MASK0_2 0x06 /* ×××××○○× */ 43:#define MASK3_3 0xe7 /* ○○○××○○○ */ 44:#define MASK0_3 0x07 /* ×××××○○○ */ 45:#define MASK3_0 0xe0 /* ○○○××××× */ 46:#define MASK4_0 0xf0 /* ○○○○×××× */ 47:#define MASK0_4 0x0f /* ××××○○○○ */ 48:#define MASK4_4 0xff /* ○○○○○○○○ */ 49: 50:/*=====*/ 51:/* プロトタイプ宣言 */ 52:/*=====*/ 53:void init(void); 54:void timer(unsigned long timer_set); 55:int check_crossline(void); 56:int check_rightline(void); 57:int check_leftline(void); 58:unsigned char sensor_inp(unsigned char mask);

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

```

49:unsigned char dipsw_get( void );
50:unsigned char pushsw_get( void );
51:unsigned char startbar_get( void );
52:void led_out( unsigned char led );
53:void motor( int accele_l, int accele_r );
54:void handle( int angle );
55:
56:/*=====*/
57:/* グローバル変数の宣言 */
58:/*=====*/
59:unsigned long cnt0; /* timer関数用 */
60:unsigned long cnt1; /* main内で使用 */
61:int pattern; /* パターン番号 */
62:
63:/*=====*/
64:/* メインプログラム */
65:/*=====*/
66:void main( void )
67:{
68: int i;
69:
70: /* マイコン機能の初期化 */
71: init(); /* 初期化 */
72: asm(" fset l "); /* 全体の割り込み許可 */
73:
74: /* マイコンカーの状態初期化 */
75: handle( 0 );
76: motor( 0, 0 );
77:
78: while( 1 ) {
79: switch( pattern ) {
80:
81: /*=====*/
82: パターンについて
83: 0: スイッチ入力待ち
84: 1: スタートバーが開いたかチェック
85: 11: 通常トレース
86: 12: 右へ大曲げの終わりのチェック
87: 13: 左へ大曲げの終わりのチェック
88: 21: 1本目のクロスライン検出時の処理
89: 22: 2本目を読み飛ばす
90: 23: クロスライン後のトレース、クランク検出
91: 31: 左クランククリア処理 安定するまで少し待つ
92: 32: 左クランククリア処理 曲げ終わりのチェック
93: 41: 右クランククリア処理 安定するまで少し待つ
94: 42: 右クランククリア処理 曲げ終わりのチェック
95: 51: 1本目の右ハーフライン検出時の処理
96: 52: 2本目を読み飛ばす
97: 53: 右ハーフライン後のトレース
98: 54: 右レーンチェンジ終了のチェック
99: 61: 1本目の左ハーフライン検出時の処理
100: 62: 2本目を読み飛ばす
101: 63: 左ハーフライン後のトレース
102: 64: 左レーンチェンジ終了のチェック
103: /*=====*/
104:
105: case 0:
106: /* スイッチ入力待ち */
107: if( pushsw_get() ) {
108: pattern = 1;
109: cnt1 = 0;
110: break;
111: }
112: if( cnt1 < 100 ) { /* LED点滅処理 */
113: led_out( 0x1 );
114: } else if( cnt1 < 200 ) {
115: led_out( 0x2 );
116: } else {
117: cnt1 = 0;

```

```

59:unsigned char dipsw_get( void );
60:unsigned char pushsw_get( void );
61:unsigned char startbar_get( void );
62:void led_out( unsigned char led );
63:void speed( int accele_l, int accele_r );
64:void handle( int angle );
65:
66:/*=====*/
67:/* グローバル変数の宣言 */
68:/*=====*/
69:unsigned long cnt0; /* timer関数用 */
70:unsigned long cnt1; /* main内で使用 */
71:int pattern; /* パターン番号 */
72:
73:/*=====*/
74:/* メインプログラム */
75:/*=====*/
76:void main( void )
77:{
78: int i;
79:
80: /* マイコン機能の初期化 */
81: init(); /* 初期化 */
82: set_ccr( 0x00 ); /* 全体割り込み許可 */
83:
84: /* マイコンカーの状態初期化 */
85: handle( 0 );
86: speed( 0, 0 );
87:
88: while( 1 ) {
89: switch( pattern ) {
90:
91: /*=====*/
92: パターンについて
93: 0: スイッチ入力待ち
94: 1: スタートバーが開いたかチェック
95: 11: 通常トレース
96: 12: 右へ大曲げの終わりのチェック
97: 13: 左へ大曲げの終わりのチェック
98: 21: 1本目のクロスライン検出時の処理
99: 22: 2本目を読み飛ばす
100: 23: クロスライン後のトレース、クランク検出
101: 31: 左クランククリア処理 安定するまで少し待つ
102: 32: 左クランククリア処理 曲げ終わりのチェック
103: 41: 右クランククリア処理 安定するまで少し待つ
104: 42: 右クランククリア処理 曲げ終わりのチェック
105: 51: 1本目の右ハーフライン検出時の処理
106: 52: 2本目を読み飛ばす
107: 53: 右ハーフライン後のトレース
108: 54: 右レーンチェンジ終了のチェック
109: 61: 1本目の左ハーフライン検出時の処理
110: 62: 2本目を読み飛ばす
111: 63: 左ハーフライン後のトレース
112: 64: 左レーンチェンジ終了のチェック
113: /*=====*/
114:
115: case 0:
116: /* スイッチ入力待ち */
117: if( pushsw_get() ) {
118: pattern = 1;
119: cnt1 = 0;
120: break;
121: }
122: if( cnt1 < 100 ) { /* LED点滅処理 */
123: led_out( 0x1 );
124: } else if( cnt1 < 200 ) {
125: led_out( 0x2 );
126: } else {
127: cnt1 = 0;

```

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

118: }	128: }
119: break;	129: break;
120:	130:
121: case 1:	131: case 1:
122: /* スタートバーが開いたかチェック */	132: /* スタートバーが開いたかチェック */
123: if(!startbar_get()) {	133: if(!startbar_get()) {
124: /* スタート!! */	134: /* スタート!! */
125: led_out(0x0);	135: led_out(0x0);
126: pattern = 11;	136: pattern = 11;
127: cnt1 = 0;	137: cnt1 = 0;
128: break;	138: break;
129: }	139: }
130: if(cnt1 < 50) { /* LED点滅処理 */	140: if(cnt1 < 50) { /* LED点滅処理 */
131: led_out(0x1);	141: led_out(0x1);
132: } else if(cnt1 < 100) {	142: } else if(cnt1 < 100) {
133: led_out(0x2);	143: led_out(0x2);
134: } else {	144: } else {
135: cnt1 = 0;	145: cnt1 = 0;
136: }	146: }
137: break;	147: break;
138:	148:
139: case 11:	149: case 11:
140: /* 通常トレース */	150: /* 通常トレース */
141: if(check_crossline()) { /* クロスラインチェック */	151: if(check_crossline()) { /* クロスラインチェック */
142: pattern = 21;	152: pattern = 21;
143: break;	153: break;
144: }	154: }
145: if(check_rightline()) { /* 右ハーフラインチェック */	155: if(check_rightline()) { /* 右ハーフラインチェック*/
146: pattern = 51;	156: pattern = 51;
147: break;	157: break;
148: }	158: }
149: if(check_leftline()) { /* 左ハーフラインチェック */	159: if(check_leftline()) { /* 左ハーフラインチェック*/
150: pattern = 61;	160: pattern = 61;
151: break;	161: break;
152: }	162: }
153: switch(sensor_inp(MASK3_3)) {	163: switch(sensor_inp(MASK3_3)) {
154: case 0x00:	164: case 0x00:
155: /* センタ→まっすぐ */	165: /* センタ→まっすぐ */
156: handle(0);	166: handle(0);
157: motor(100, 100);	167: speed(100, 100);
158: break;	168: break;
159:	169:
160: case 0x04:	170: case 0x04:
161: /* 微妙に左寄り→右へ微曲げ */	171: /* 微妙に左寄り→右へ微曲げ */
162: handle(5);	172: handle(5);
163: motor(100, 100);	173: speed(100, 100);
164: break;	174: break;
165:	175:
166: case 0x06:	176: case 0x06:
167: /* 少し左寄り→右へ小曲げ */	177: /* 少し左寄り→右へ小曲げ */
168: handle(10);	178: handle(10);
169: motor(80, 67);	179: speed(80, 67);
170: break;	180: break;
171:	181:
172: case 0x07:	182: case 0x07:
173: /* 中くらい左寄り→右へ中曲げ */	183: /* 中くらい左寄り→右へ中曲げ */
174: handle(15);	184: handle(15);
175: motor(50, 38);	185: speed(50, 38);
176: break;	186: break;
177:	187:
178: case 0x03:	188: case 0x03:
179: /* 大きく左寄り→右へ大曲げ */	189: /* 大きく左寄り→右へ大曲げ */
180: handle(25);	190: handle(25);
181: motor(30, 19);	191: speed(30, 19);
182: pattern = 12;	192: pattern = 12;
183: break;	193: break;
184:	194:
185: case 0x20:	195: case 0x20:
186: /* 微妙に右寄り→左へ微曲げ */	196: /* 微妙に右寄り→左へ微曲げ */

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

187:	handle(-5);	197:	handle(-5);
188:	motor(100 , 100);	198:	speed(100 , 100);
189:	break;	199:	break;
190:		200:	
191:	case 0x60:	201:	case 0x60:
192:	/* 少し右寄り→左へ小曲げ */	202:	/* 少し右寄り→左へ小曲げ */
193:	handle(-10);	203:	handle(-10);
194:	motor(67 , 80);	204:	speed(67 , 80);
195:	break;	205:	break;
196:		206:	
197:	case 0xe0:	207:	case 0xe0:
198:	/* 中くらい右寄り→左へ中曲げ */	208:	/* 中くらい右寄り→左へ中曲げ */
199:	handle(-15);	209:	handle(-15);
200:	motor(38 , 50);	210:	speed(38 , 50);
201:	break;	211:	break;
202:		212:	
203:	case 0xc0:	213:	case 0xc0:
204:	/* 大きく右寄り→左へ大曲げ */	214:	/* 大きく右寄り→左へ大曲げ */
205:	handle(-25);	215:	handle(-25);
206:	motor(19 , 30);	216:	speed(19 , 30);
207:	pattern = 13;	217:	pattern = 13;
208:	break;	218:	break;
209:		219:	
210:	default:	220:	default:
211:	break;	221:	break;
212:	}	222:	}
213:	break;	223:	break;
214:		224:	
215:	case 12:	225:	case 12:
216:	/* 右へ大曲げの終わりのチェック */	226:	/* 右へ大曲げの終わりのチェック */
217:	if(check_crossline()) { /* 大曲げ中もクロスラインチェック */	227:	if(check_crossline()) { /* 大曲げ中もクロスラインチェック */
218:	pattern = 21;	228:	pattern = 21;
219:	break;	229:	break;
220:	}	230:	}
221:	if(check_rightline()) { /* 右ハーフラインチェック */	231:	if(check_rightline()) { /* 右ハーフラインチェック */
222:	pattern = 51;	232:	pattern = 51;
223:	break;	233:	break;
224:	}	234:	}
225:	if(check_leftline()) { /* 左ハーフラインチェック */	235:	if(check_leftline()) { /* 左ハーフラインチェック */
226:	pattern = 61;	236:	pattern = 61;
227:	break;	237:	break;
228:	}	238:	}
229:	if(sensor_inp(MASK3_3) == 0x06) {	239:	if(sensor_inp(MASK3_3) == 0x06) {
230:	pattern = 11;	240:	pattern = 11;
231:	}	241:	}
232:	break;	242:	break;
233:		243:	
234:	case 13:	244:	case 13:
235:	/* 左へ大曲げの終わりのチェック */	245:	/* 左へ大曲げの終わりのチェック */
236:	if(check_crossline()) { /* 大曲げ中もクロスラインチェック */	246:	if(check_crossline()) { /* 大曲げ中もクロスラインチェック */
237:	pattern = 21;	247:	pattern = 21;
238:	break;	248:	break;
239:	}	249:	}
240:	if(check_rightline()) { /* 右ハーフラインチェック */	250:	if(check_rightline()) { /* 右ハーフラインチェック */
241:	pattern = 51;	251:	pattern = 51;
242:	break;	252:	break;
243:	}	253:	}
244:	if(check_leftline()) { /* 左ハーフラインチェック */	254:	if(check_leftline()) { /* 左ハーフラインチェック */
245:	pattern = 61;	255:	pattern = 61;
246:	break;	256:	break;
247:	}	257:	}
248:	if(sensor_inp(MASK3_3) == 0x60) {	258:	if(sensor_inp(MASK3_3) == 0x60) {
249:	pattern = 11;	259:	pattern = 11;
250:	}	260:	}
251:	break;	261:	break;
252:		262:	
253:	case 21:	263:	case 21:
254:	/* 1本目のクロスライン検出時の処理 */	264:	/* 1本目のクロスライン検出時の処理 */
255:	led_out(0x3);	265:	led_out(0x3);

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

```

256:     handle( 0 );
257:     motor( 0, 0 );
258:     pattern = 22;
259:     cnt1 = 0;
260:     break;
261:
262: case 22:
263:     /* 2本目を読み飛ばす */
264:     if( cnt1 > 100 ) {
265:         pattern = 23;
266:         cnt1 = 0;
267:     }
268:     break;
269:
270: case 23:
271:     /* クロスライン後のトレース、クランク検出 */
272:     if( sensor_inp(MASK4_4)==0xf8 ) {
273:         /* 左クランクと判断→左クランククリア処理へ */
274:         led_out( 0x1 );
275:         handle( -38 );
276:         motor( 10, 50 );
277:         pattern = 31;
278:         cnt1 = 0;
279:         break;
280:     }
281:     if( sensor_inp(MASK4_4)==0x1f ) {
282:         /* 右クランクと判断→右クランククリア処理へ */
283:         led_out( 0x2 );
284:         handle( 38 );
285:         motor( 50, 10 );
286:         pattern = 41;
287:         cnt1 = 0;
288:         break;
289:     }
290:     switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
291:     case 0x00:
292:         /* センタ→まっすぐ */
293:         handle( 0 );
294:         motor( 40, 40 );
295:         break;
296:     case 0x04:
297:     case 0x06:
298:     case 0x07:
299:     case 0x03:
300:         /* 左寄り→右曲げ */
301:         handle( 8 );
302:         motor( 40, 35 );
303:         break;
304:     case 0x20:
305:     case 0x60:
306:     case 0xe0:
307:     case 0xc0:
308:         /* 右寄り→左曲げ */
309:         handle( -8 );
310:         motor( 35, 40 );
311:         break;
312:     }
313:     break;
314:
315: case 31:
316:     /* 左クランククリア処理 安定するまで少し待つ */
317:     if( cnt1 > 200 ) {
318:         pattern = 32;
319:         cnt1 = 0;
320:     }
321:     break;
322:
323: case 32:
324:     /* 左クランククリア処理 曲げ終わりのチェック */

```

```

266:     handle( 0 );
267:     speed( 0, 0 );
268:     pattern = 22;
269:     cnt1 = 0;
270:     break;
271:
272: case 22:
273:     /* 2本目を読み飛ばす */
274:     if( cnt1 > 100 ) {
275:         pattern = 23;
276:         cnt1 = 0;
277:     }
278:     break;
279:
280: case 23:
281:     /* クロスライン後のトレース、クランク検出 */
282:     if( sensor_inp(MASK4_4)==0xf8 ) {
283:         /* 左クランクと判断→左クランククリア処理へ */
284:         led_out( 0x1 );
285:         handle( -38 );
286:         speed( 10, 50 );
287:         pattern = 31;
288:         cnt1 = 0;
289:         break;
290:     }
291:     if( sensor_inp(MASK4_4)==0x1f ) {
292:         /* 右クランクと判断→右クランククリア処理へ */
293:         led_out( 0x2 );
294:         handle( 38 );
295:         speed( 50, 10 );
296:         pattern = 41;
297:         cnt1 = 0;
298:         break;
299:     }
300:     switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
301:     case 0x00:
302:         /* センタ→まっすぐ */
303:         handle( 0 );
304:         speed( 40, 40 );
305:         break;
306:     case 0x04:
307:     case 0x06:
308:     case 0x07:
309:     case 0x03:
310:         /* 左寄り→右曲げ */
311:         handle( 8 );
312:         speed( 40, 35 );
313:         break;
314:     case 0x20:
315:     case 0x60:
316:     case 0xe0:
317:     case 0xc0:
318:         /* 右寄り→左曲げ */
319:         handle( -8 );
320:         speed( 35, 40 );
321:         break;
322:     }
323:     break;
324:
325: case 31:
326:     /* 左クランククリア処理 安定するまで少し待つ */
327:     if( cnt1 > 200 ) {
328:         pattern = 32;
329:         cnt1 = 0;
330:     }
331:     break;
332:
333: case 32:
334:     /* 左クランククリア処理 曲げ終わりのチェック */

```

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

```

325:     if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x60 ) {
326:         led_out( 0x0 );
327:         pattern = 11;
328:         cnt1 = 0;
329:     }
330:     break;
331:
332: case 41:
333:     /* 右クランククリア処理 安定するまで少し待つ */
334:     if( cnt1 > 200 ) {
335:         pattern = 42;
336:         cnt1 = 0;
337:     }
338:     break;
339:
340: case 42:
341:     /* 右クランククリア処理 曲げ終わりのチェック */
342:     if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x06 ) {
343:         led_out( 0x0 );
344:         pattern = 11;
345:         cnt1 = 0;
346:     }
347:     break;
348:
349: case 51:
350:     /* 1本目の右ハーフライン検出時の処理 */
351:     led_out( 0x2 );
352:     handle( 0 );
353:     motor( 0, 0 );
354:     pattern = 52;
355:     cnt1 = 0;
356:     break;
357:
358: case 52:
359:     /* 2本目を読み飛ばす */
360:     if( cnt1 > 100 ) {
361:         pattern = 53;
362:         cnt1 = 0;
363:     }
364:     break;
365:
366: case 53:
367:     /* 右ハーフライン後のトレース、レーンチェンジ */
368:     if( sensor_inp(MASK4_4) == 0x00 ) {
369:         handle( 15 );
370:         motor( 40, 31 );
371:         pattern = 54;
372:         cnt1 = 0;
373:         break;
374:     }
375:     switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
376:     case 0x00:
377:         /* センターまっすぐ */
378:         handle( 0 );
379:         motor( 40, 40 );
380:         break;
381:     case 0x04:
382:     case 0x06:
383:     case 0x07:
384:     case 0x03:
385:         /* 左寄り→右曲げ */
386:         handle( 8 );
387:         motor( 40, 35 );
388:         break;
389:     case 0x20:
390:     case 0x60:
391:     case 0xe0:
392:     case 0xc0:
393:         /* 右寄り→左曲げ */
394:
395:         if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x60 ) {
396:             led_out( 0x0 );
397:             pattern = 11;
398:             cnt1 = 0;
399:         }
400:         break;
401:     case 41:
402:         /* 右クランククリア処理 安定するまで少し待つ */
403:         if( cnt1 > 200 ) {
404:             pattern = 42;
405:             cnt1 = 0;
406:         }
407:         break;
408:     case 42:
409:         /* 右クランククリア処理 曲げ終わりのチェック */
410:         if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x06 ) {
411:             led_out( 0x0 );
412:             pattern = 11;
413:             cnt1 = 0;
414:         }
415:         break;
416:     case 51:
417:         /* 1本目の右ハーフライン検出時の処理 */
418:         led_out( 0x2 );
419:         handle( 0 );
420:         speed( 0, 0 );
421:         pattern = 52;
422:         cnt1 = 0;
423:         break;
424:     case 52:
425:         /* 2本目を読み飛ばす */
426:         if( cnt1 > 100 ) {
427:             pattern = 53;
428:             cnt1 = 0;
429:         }
430:         break;
431:     case 53:
432:         /* 右ハーフライン後のトレース、レーンチェンジ */
433:         if( sensor_inp(MASK4_4) == 0x00 ) {
434:             handle( 15 );
435:             speed( 40, 31 );
436:             pattern = 54;
437:             cnt1 = 0;
438:             break;
439:         }
440:         switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
441:         case 0x00:
442:             /* センターまっすぐ */
443:             handle( 0 );
444:             speed( 40, 40 );
445:             break;
446:         case 0x04:
447:         case 0x06:
448:         case 0x07:
449:         case 0x03:
450:             /* 左寄り→右曲げ */
451:             handle( 8 );
452:             speed( 40, 35 );
453:             break;
454:         case 0x20:
455:         case 0x60:
456:         case 0xe0:
457:         case 0xc0:
458:             /* 右寄り→左曲げ */

```

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

394:	handle(-8);	404:	handle(-8);
395:	motor(35 ,40);	405:	speed(35 ,40);
396:	break;	406:	break;
397:	default:	407:	default:
398:	break;	408:	break;
399:	}	409:	}
400:	break;	410:	break;
401:		411:	
402:	case 54:	412:	case 54:
403:	/* 右レーンチェンジ終了のチェック */	413:	/* 右レーンチェンジ終了のチェック */
404:	if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x3c) {	414:	if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x3c) {
405:	led_out(0x0);	415:	led_out(0x0);
406:	pattern = 11;	416:	pattern = 11;
407:	cnt1 = 0;	417:	cnt1 = 0;
408:	}	418:	}
409:	break;	419:	break;
410:		420:	
411:	case 61:	421:	case 61:
412:	/* 1本目の左ハーフライン検出時の処理 */	422:	/* 1本目の左ハーフライン検出時の処理 */
413:	led_out(0x1);	423:	led_out(0x1);
414:	handle(0);	424:	handle(0);
415:	motor(0 ,0);	425:	speed(0 ,0);
416:	pattern = 62;	426:	pattern = 62;
417:	cnt1 = 0;	427:	cnt1 = 0;
418:	break;	428:	break;
419:		429:	
420:	case 62:	430:	case 62:
421:	/* 2本目を読み飛ばす */	431:	/* 2本目を読み飛ばす */
422:	if(cnt1 > 100) {	432:	if(cnt1 > 100) {
423:	pattern = 63;	433:	pattern = 63;
424:	cnt1 = 0;	434:	cnt1 = 0;
425:	}	435:	}
426:	break;	436:	break;
427:		437:	
428:	case 63:	438:	case 63:
429:	/* 左ハーフライン後のトレース、レーンチェンジ */	439:	/* 左ハーフライン後のトレース、レーンチェンジ */
430:	if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x00) {	440:	if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x00) {
431:	handle(-15);	441:	handle(-15);
432:	motor(31 ,40);	442:	speed(31 ,40);
433:	pattern = 64;	443:	pattern = 64;
434:	cnt1 = 0;	444:	cnt1 = 0;
435:	break;	445:	break;
436:	}	446:	}
437:	switch(sensor_inp(MASK3_3)) {	447:	switch(sensor_inp(MASK3_3)) {
438:	case 0x00:	448:	case 0x00:
439:	/* センターまっすぐ */	449:	/* センターまっすぐ */
440:	handle(0);	450:	handle(0);
441:	motor(40 ,40);	451:	speed(40 ,40);
442:	break;	452:	break;
443:	case 0x04:	453:	case 0x04:
444:	case 0x06:	454:	case 0x06:
445:	case 0x07:	455:	case 0x07:
446:	case 0x03:	456:	case 0x03:
447:	/* 左寄り→右曲げ */	457:	/* 左寄り→右曲げ */
448:	handle(8);	458:	handle(8);
449:	motor(40 ,35);	459:	speed(40 ,35);
450:	break;	460:	break;
451:	case 0x20:	461:	case 0x20:
452:	case 0x60:	462:	case 0x60:
453:	case 0xe0:	463:	case 0xe0:
454:	case 0xc0:	464:	case 0xc0:
455:	/* 右寄り→左曲げ */	465:	/* 右寄り→左曲げ */
456:	handle(-8);	466:	handle(-8);
457:	motor(35 ,40);	467:	speed(35 ,40);
458:	break;	468:	break;
459:	default:	469:	default:
460:	break;	470:	break;
461:	}	471:	}
462:	break;	472:	break;

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

463:		473:	
464:	case 64:	474:	case 64:
465:	/* 左レーンチェンジ終了のチェック */	475:	/* 左レーンチェンジ終了のチェック */
466:	if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x3c) {	476:	if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x3c) {
467:	led_out(0x0);	477:	led_out(0x0);
468:	pattern = 11;	478:	pattern = 11;
469:	cnt1 = 0;	479:	cnt1 = 0;
470:	}	480:	}
471:	break;	481:	break;
472:		482:	
473:	default:	483:	default:
474:	/* どれでもない場合は待機状態に戻す */	484:	/* どれでもない場合は待機状態に戻す */
475:	pattern = 0;	485:	pattern = 0;
476:	break;	486:	break;
477:	}	487:	}
478:	}	488:	}
479:}		489:}	
480:		490:	
481:/******		491:/******	
482:/* R8C/38A スペシャルファンクションレジスタ(SFR)の初期化 */		492:/* H8/3048F-ONE 内蔵周辺機能 初期化 */	
483:/******		493:/******	
484:void init(void)		494:void init(void)	
485:{		495:{	
486: int i;			
487:			
488: /* クロックをXINクロック(20MHz)に変更 */			
489: prc0 = 1; /* プロテクト解除 */			
490: cm13 = 1; /* P4_6, P4_7をXIN-XOUT端子にする*/			
491: cm05 = 0; /* XINクロック発振 */			
492: for(i=0; i<50; i++); /* 安定するまで少し待つ(約10ms) */			
493: ocd2 = 0; /* システムクロックをXINにする */			
494: prc0 = 0; /* プロテクトON */			
495:			
496: /* ポートの入出力設定 */		496: /* I/Oポートの入出力設定 */	
497: prc2 = 1; /* P00のプロテクト解除 */		497: P1DDR = 0xff;	
498: pd0 = 0x00; /* 7-0:センサ基板Ver. 4.1 */		498: P2DDR = 0xff;	
499: pd1 = 0xd0; /* 5:RXD0 4:TXD0 3-0:DIP SW */		499: P3DDR = 0xff;	
500: p2 = 0xc0;		500: P4DDR = 0xff;	
501: pd2 = 0xfe; /* 7-0:モータドライブ基板Ver. 4 */		501: P5DDR = 0xff;	
502: pd3 = 0xff; /* */		502: P6DDR = 0xf0; /* CPU基板上的DIP SW */	
503: p4 = 0x20; /* P4_5のLED:初期は点灯 */		503: P8DDR = 0xff;	
504: pd4 = 0xb8; /* 7:XOUT 6:XIN 5:LED 2:VREF */		504: P9DDR = 0xf7; /* 通信ポート */	
505: pd5 = 0xff; /* */		505: PADDR = 0xff;	
506: pd6 = 0xff; /* */		506: PBDR = 0xc0;	
507: pd7 = 0xff; /* */		507: PBDDR = 0xfe; /* モータドライブ基板Vol.3 */	
508: pd8 = 0xff; /* */		508: /* ※センサ基板のP7は、入力専用なので入出力設定はありません */	
509: pd9 = 0x3f; /* */		509:	
510: pur0 = 0x04; /* P1_3~P1_0のプルアップON */			
511:			
512: /* タイマRBの設定 */		510: /* ITU0 1msごとの割り込み */	
513: /* 割り込み周期 = 1 / 20[MHz] * (TRBPRES+1) * (TRBPR+1)			
514: = 1 / (20*10 ⁶) * 200 * 100			
515: = 0.001[s] = 1[ms]			
516: /*			
517: trbmr = 0x00; /* 動作モード、分周比設定 */		511: ITU0_TCR = 0x23;	
518: trbpre = 200-1; /* プリスケアラレジスタ */		512: ITU0_GRA = TIMER_CYCLE;	
519: trbpr = 100-1; /* プライマリレジスタ */		513: ITU0_IER = 0x01;	
520: trbic = 0x07; /* 割り込み優先レベル設定 */		514:	
521: trbcr = 0x01; /* カウント開始 */			
522:			
523: /* タイマRD リセット同期PWMモードの設定*/		515: /* ITU3,4 リセット同期PWMモード 左右モータ、サーボ用 */	
524: /* PWM周期 = 1 / 20[MHz] * カウントソース * (TRDGRA0+1)			
525: = 1 / (20*10 ⁶) * 8 * 40000			
526: = 0.016[s] = 16[ms]			
527: /*			
528: trdpsr0 = 0x08; /* TRDIOB0, C0, D0端子設定 */		516: ITU3_TCR = 0x23;	
529: trdpsr1 = 0x05; /* TRDIOA1, B1, C1, D1端子設定 */		517: ITU_FCR = 0x3e;	
530: trdmr = 0xf0; /* バッファレジスタ設定 */		518: ITU3_GRA = PWM_CYCLE; /* 周期の設定 */	
531: trdfcr = 0x01; /* リセット同期PWMモードに設定 */		519: ITU3_GRB = ITU3_BRB = 0; /* 左モータのPWM設定 */	

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

```

532 :   trdcr0 = 0x23;          /* ソースカウンタの選択:f8 */
533 :   trdgra0 = trdgrc0 = PWM_CYCLE; /* 周期 */
534 :   trdgrb0 = trdgrd0 = 0;    /* P2_2端子のON幅設定 */
535 :   trdgral = trdgrc1 = 0;    /* P2_4端子のON幅設定 */
536 :   trdgrb1 = trdgrd1 = SERVO_CENTER; /* P2_5端子のON幅設定 */
537 :   trdoer1 = 0xcd;          /* 出力端子の選択 */
538 :   trdstr = 0x0d;          /* TRD0カウンタ開始 */
539 :}
540 :
541 :/*****
542 :/* タイマRB 割り込み処理 */
543 :/*****
544 :#pragma interrupt intTRB(vect=24)
545 :void intTRB( void )
546 :{
547 :   cnt0++;
548 :   cnt1++;
549 :}
550 :
551 :/*****
552 :/* タイマ本体 */
553 :/* 引数 タイマ値 1=1ms */
554 :/*****
555 :void timer( unsigned long timer_set )
556 :{
557 :   cnt0 = 0;
558 :   while( cnt0 < timer_set );
559 :}
560 :
561 :/*****
562 :/* センサ状態検出 */
563 :/* 引数 マスク値 */
564 :/* 戻り値 センサ値 */
565 :/*****
566 :unsigned char sensor_inp( unsigned char mask )
567 :{
568 :   unsigned char sensor;
569 :
570 :   sensor = ~p0;
571 :   sensor &= 0xef;
572 :   if( sensor & 0x08 ) sensor |= 0x10;
573 :
574 :   sensor &= mask;
575 :
576 :   return sensor;
577 :}
578 :
579 :/*****
580 :/* クロスライン検出処理 */
581 :/* 戻り値 0:クロスラインなし 1:あり */
582 :/*****
583 :int check_crossline( void )
584 :{
585 :   unsigned char b;
586 :   int ret;
587 :
588 :   ret = 0;
589 :   b = sensor_inp(MASK3_3);
590 :   if( b==0xe7 ) {
591 :       ret = 1;
592 :   }
593 :   return ret;
594 :}
595 :
596 :/*****
597 :/* 右ハーフライン検出処理 */
598 :/* 戻り値 0:なし 1:あり */
599 :/*****
520 :   ITU4_GRA = ITU4_BRA = 0; /* 右モータのPWM設定 */
521 :   ITU4_GRB = ITU4_BRB = SERVO_CENTER; /* サーボのPWM設定 */
522 :   ITU_TOER = 0x38;
523 :
524 :   /* ITUのカウントスタート */
525 :   ITU_STR = 0x09;
526 :}
527 :
528 :/*****
529 :/* ITU0 割り込み処理 */
530 :/*****
531 :#pragma interrupt( interrupt_timer0 )
532 :void interrupt_timer0( void )
533 :{
534 :   ITU0_TSR &= 0xfe; /* フラグクリア */
535 :   cnt0++;
536 :   cnt1++;
537 :}
538 :
539 :/*****
540 :/* タイマ本体 */
541 :/* 引数 タイマ値 1=1ms */
542 :/*****
543 :void timer( unsigned long timer_set )
544 :{
545 :   cnt0 = 0;
546 :   while( cnt0 < timer_set );
547 :}
548 :
549 :/*****
550 :/* センサ状態検出 */
551 :/* 引数 マスク値 */
552 :/* 戻り値 センサ値 */
553 :/*****
554 :unsigned char sensor_inp( unsigned char mask )
555 :{
556 :   unsigned char sensor;
557 :
558 :   sensor = ~P7DR;
559 :   sensor &= 0xef;
560 :   if( sensor & 0x08 ) sensor |= 0x10;
561 :
562 :   sensor &= mask;
563 :
564 :   return sensor;
565 :}
566 :
567 :/*****
568 :/* クロスライン検出処理 */
569 :/* 戻り値 0:クロスラインなし 1:あり */
570 :/*****
571 :int check_crossline( void )
572 :{
573 :   unsigned char b;
574 :   int ret;
575 :
576 :   ret = 0;
577 :   b = sensor_inp(MASK3_3);
578 :   if( b==0xe7 ) {
579 :       ret = 1;
580 :   }
581 :   return ret;
582 :}
583 :
584 :/*****
585 :/* 右ハーフライン検出処理 */
586 :/* 戻り値 0:なし 1:あり */
587 :/*****

```

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

```

600:int check_rightline( void )
601:{
602:    unsigned char b;
603:    int ret;
604:
605:    ret = 0;
606:    b = sensor_inp(MASK4_4);
607:    if( b==0x1f ) {
608:        ret = 1;
609:    }
610:    return ret;
611;}
612:
613:/* 左ハーフライン検出処理 */
614:/* 戻り値 0:なし 1:あり */
615:/* 戻り値 0:なし 1:あり */
616:/* 戻り値 0:なし 1:あり */
617:int check_leftline( void )
618:{
619:    unsigned char b;
620:    int ret;
621:
622:    ret = 0;
623:    b = sensor_inp(MASK4_4);
624:    if( b==0xf8 ) {
625:        ret = 1;
626:    }
627:    return ret;
628;}
629:
630:/* ディップスイッチ値読み込み */
631:/* 戻り値 スイッチ値 0~15 */
632:/* 戻り値 スイッチ値 0~15 */
633:/* 戻り値 スイッチ値 0~15 */
634:unsigned char dipsw_get( void )
635:{
636:    unsigned char sw;
637:
638:    sw = p1 & 0x0f;          /* P1_3~P1_0読み込み */
639:
640:    return sw;
641;}
642:
643:/* プッシュスイッチ値読み込み */
644:/* 戻り値 スイッチ値 ON:1 OFF:0 */
645:/* 戻り値 スイッチ値 ON:1 OFF:0 */
646:/* 戻り値 スイッチ値 ON:1 OFF:0 */
647:unsigned char pushsw_get( void )
648:{
649:    unsigned char sw;
650:
651:    sw = ~p2;              /* スイッチのあるポート読み込み */
652:    sw &= 0x01;
653:
654:    return sw;
655;}
656:
657:/* スタートバー検出センサ読み込み */
658:/* 戻り値 センサ値 ON(バーあり):1 OFF(なし):0 */
659:/* 戻り値 センサ値 ON(バーあり):1 OFF(なし):0 */
660:/* 戻り値 センサ値 ON(バーあり):1 OFF(なし):0 */
661:unsigned char startbar_get( void )
662:{
663:    unsigned char b;
664:
665:    b = ~p0;              /* スタートバー信号読み込み */
666:    b &= 0x10;
667:    b >>= 4;

```

```

588:int check_rightline( void )
589:{
590:    unsigned char b;
591:    int ret;
592:
593:    ret = 0;
594:    b = sensor_inp(MASK4_4);
595:    if( b==0x1f ) {
596:        ret = 1;
597:    }
598:    return ret;
599;}
600:
601:/* 左ハーフライン検出処理 */
602:/* 戻り値 0:なし 1:あり */
603:/* 戻り値 0:なし 1:あり */
604:/* 戻り値 0:なし 1:あり */
605:int check_leftline( void )
606:{
607:    unsigned char b;
608:    int ret;
609:
610:    ret = 0;
611:    b = sensor_inp(MASK4_4);
612:    if( b==0xf8 ) {
613:        ret = 1;
614:    }
615:    return ret;
616;}
617:
618:/* ディップスイッチ値読み込み */
619:/* 戻り値 スイッチ値 0~15 */
620:/* 戻り値 スイッチ値 0~15 */
621:/* 戻り値 スイッチ値 0~15 */
622:unsigned char dipsw_get( void )
623:{
624:    unsigned char sw;
625:
626:    sw = ~P6DR;          /* ディップスイッチ読み込み */
627:    sw &= 0x0f;
628:
629:    return sw;
630;}
631:
632:/* プッシュスイッチ値読み込み */
633:/* 戻り値 スイッチ値 ON:1 OFF:0 */
634:/* 戻り値 スイッチ値 ON:1 OFF:0 */
635:/* 戻り値 スイッチ値 ON:1 OFF:0 */
636:unsigned char pushsw_get( void )
637:{
638:    unsigned char sw;
639:
640:    sw = ~PBDR;          /* スイッチのあるポート読み込み */
641:    sw &= 0x01;
642:
643:    return sw;
644;}
645:
646:/* スタートバー検出センサ読み込み */
647:/* 戻り値 センサ値 ON(バーあり):1 OFF(なし):0 */
648:/* 戻り値 センサ値 ON(バーあり):1 OFF(なし):0 */
649:/* 戻り値 センサ値 ON(バーあり):1 OFF(なし):0 */
650:unsigned char startbar_get( void )
651:{
652:    unsigned char b;
653:
654:    b = ~P7DR;          /* スタートバー信号読み込み */
655:    b &= 0x10;
656:    b >>= 4;

```

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

```

668:
669:   return b;
670:}
671:
672:/* *****/
673:/* LED制御 */
674:/* 引数 スイッチ値 LED0:bit0 LED1:bit1 "0":消灯 "1":点灯 */
675:/* 例)0x3→LED1:ON LED0:ON 0x2→LED1:ON LED0:OFF */
676:/* *****/
677:void led_out( unsigned char led )
678:{
679:   unsigned char data;
680:
681:   led = ~led;
682:   led <<= 6;
683:   data = p2 & 0x3f;
684:   p2 = data | led;
685:}
686:
687:/* *****/
688:/* モータ速度制御 */
689:/* 引数 左モータ:-100~100、右モータ:-100~100 */
690:/*      0で停止、100で正転100%、-100で逆転100% */
691:/* 戻り値 なし */
692:/* *****/
693:void motor( int accele_l, int accele_r )
694:{
695:   int   sw_data;
696:
697:   sw_data = dipsw_get() + 5;
698:   accele_l = accele_l * sw_data / 20;
699:   accele_r = accele_r * sw_data / 20;
700:
701:   /* 左モータ制御 */
702:   if( accele_l >= 0 ) {
703:       p2 &= 0xfd;
704:       trdgrd0 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * accele_l / 100;
705:   } else {
706:       p2 |= 0x02;
707:       trdgrd0 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * ( -accele_l ) / 100;
708:   }
709:
710:   /* 右モータ制御 */
711:   if( accele_r >= 0 ) {
712:       p2 &= 0xf7;
713:       trdgrc1 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * accele_r / 100;
714:   } else {
715:       p2 |= 0x08;
716:       trdgrc1 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * ( -accele_r ) / 100;
717:   }
718:}
719:
720:/* *****/
721:/* サーボハンドル操作 */
722:/* 引数 サーボ操作角度: -90~90 */
723:/*      -90で左へ90度、0でまっすぐ、90で右へ90度回転 */
724:/* *****/
725:void handle( int angle )
726:{
727:   /* サーボが左右逆に動く場合は、「-」を「+」に替えてください */
728:   trdgrd1 = SERVO_CENTER - angle * HANDLE_STEP;
729:}
730:
731:/* *****/
732:/* end of file */
733:/* *****/

```

```

657:
658:   return b;
659:}
660:
661:/* *****/
662:/* LED制御 */
663:/* 引数 スイッチ値 LED0:bit0 LED1:bit1 "0":消灯 "1":点灯 */
664:/* 例)0x3→LED1:ON LED0:ON 0x2→LED1:ON LED0:OFF */
665:/* *****/
666:void led_out( unsigned char led )
667:{
668:   unsigned char data;
669:
670:   led = ~led;
671:   led <<= 6;
672:   data = PBDR & 0x3f;
673:   PBDR = data | led;
674:}
675:
676:/* *****/
677:/* 速度制御 */
678:/* 引数 左モータ:-100~100、右モータ:-100~100 */
679:/*      0で停止、100で正転100%、-100で逆転100% */
680:/* *****/
681:void speed( int accele_l, int accele_r )
682:{
683:   unsigned char   sw_data;
684:   unsigned long   speed_max;
685:
686:   sw_data = dipsw_get() + 5; /* デバッグスイッチ読み込み */
687:   speed_max = (unsigned long)( PWM_CYCLE-1 ) * sw_data / 20;
688:
689:   /* 左モータ */
690:   if( accele_l >= 0 ) {
691:       PBDR &= 0xfb;
692:       ITU3_BRB = speed_max * accele_l / 100;
693:   } else {
694:       PBDR |= 0x04;
695:       accele_l = -accele_l;
696:       ITU3_BRB = speed_max * accele_l / 100;
697:   }
698:
699:   /* 右モータ */
700:   if( accele_r >= 0 ) {
701:       PBDR &= 0xf7;
702:       ITU4_BRA = speed_max * accele_r / 100;
703:   } else {
704:       PBDR |= 0x08;
705:       accele_r = -accele_r;
706:       ITU4_BRA = speed_max * accele_r / 100;
707:   }
708:}
709:
710:/* *****/
711:/* サーボハンドル操作 */
712:/* 引数 サーボ操作角度: -90~90 */
713:/*      -90で左へ90度、0でまっすぐ、90で右へ90度回転 */
714:/* *****/
715:void handle( int angle )
716:{
717:   ITU4_BRB = SERVO_CENTER - angle * HANDLE_STEP;
718:}
719:
720:/* *****/
721:/* end of file */
722:/* *****/

```

6.2 R8C/38A用プログラムとH8/3048F-ONE用プログラムの相違点

R8C/38A 用プログラム「kit07_38a.c」と H8/3048F-ONE 用プログラム「kit07.c」の相違点を下表に示します。行番号は R8C/38A プログラムの行番号です。

変更した行	R8C/38A 用プログラム「kit07_38a.c」の内容	H8/3048F-ONE 用プログラム「kit07.c」の内容	詳細
24 行 と 25 行 の間	なし	TIMER_CYCLE 3071	割り込み用のタイマ周期の設定で、タイマが ITU0→タイマ RB に変わり、設定方法が全く変わったため省略。
25 行	39999	49151	クリスタルが、24.576MHz→20.0MHz に変更になったため、変更。
26 行	3750	5000	同上
27 行	22	26	同上
53 行	motor 関数	speed 関数	R8C マイコンの C コンパイラは、speed が使えないため、motor に変更。
72 行	asm(" fset I ");	set_ccr(0x00);	割り込みを許可する互換の命令がないため、変更。
76～ 479 行	motor 関数	speed 関数	R8C マイコンの C コンパイラは、speed が使えないため、motor に変更。 main 関数内の変更は、72 行と motor 関数の記述だけです。
488 行 ～ 494 行	クロックの変更	無し	R8C マイコンに変わったため。
497～ 510 行	ポートの入出力設定	ポートの入出力設定	R8C マイコンに変わったため。
512～ 521 行	タイマ RB の設定 (1ms ごとの割り込み設定)	ITU0 の設定 (1ms ごとの割り込み設定)	R8C マイコンに変わったため。
523～ 538 行	タイマ RD の設定 (リセット同期 PWM モードの設定)	ITU3, 4 の設定 (リセット同期 PWM モードの設定)	R8C マイコンに変わったため。
544～ 545 行	タイマ RB 割り込みプログラムの関数設定	ITU0 割り込みプログラムの関数設定	R8C マイコンに変わったため。
546 行 と 547 行 の間	無し	ITU0_TSR &= 0xfe;	R8C マイコンに変わったため。R8C は、フラグのクリアは自動で行われるため、プログラム側でクリアする必要はなし。
570 行	sensor = ~p0;	sensor = ~P7DR;	R8C マイコンに変わったため。センサ基板は、ポート 0 から読み込み。

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

638 行	sw = p1 & 0x0f;	sw = ~P6DR; sw &= 0x0f;	R8C マイコンに変わったため。 ディップスイッチは、ポート 1 の 下位 4bit から読み込み。
651 行	sw = ~p2;	sw = ~PBDR;	R8C マイコンに変わったため。 モータドライブ基板は、ポート 2 から読み込み。
665 行	sw = ~p0;	sw = ~P7DR;	R8C マイコンに変わったため。 センサ基板は、ポート 0 から読 み込み。
683～ 684 行	data = p2 & 0x3f; p2 = data led;	data = PBDR & 0x3f; PBDR = data led;	R8C マイコンに変わったため。 モータドライブ基板は、ポート 2 から読み込み。
693 行	void motor(. . .)	void speed(. . .)	R8C マイコンの C コンパイラは、 speed が使えないため、motor に 変更。
695～ 717 行	モータドライブ基板の左モー タ、右モータの制御プログラ ム	モータドライブ基板の左モー タ、右モータの制御プログラ ム	H8 → R8C ITU3,4 → タイマ RD ポート B → ポート 2 に変更したため。
728 行	trdgrd1 =	ITU4_BRB =	H8 → R8C ITU3,4 → タイマ RD に変更したため。

6.3 R8C/38Aマイコンで使用する内蔵周辺機能

RY_R8C38 ボード(R8C/38A マイコン)でマイコンカーキット Ver.5 を制御するときの内蔵周辺モジュールの一覧を下記に示します。参考として、H8/3048F-ONE でマイコンカーを制御するときの内蔵周辺モジュールと比較します。

項目	R8C/38A でマイコンカーを 制御するときの内蔵周辺モジュール	H8/3048F-ONE でマイコンカーを制御 するときの内蔵周辺モジュール(参考)
1ms ごとの割り込み	タイマ RB	ITU0
左モータ、右モータ、 サーボの制御	タイマ RD によるリセット同期 PWM モード	ITU3,4 によるリセット同期 PWM モード
モータを 4 輪独立制御 する場合の 前輪モータ制御※	タイマ RC	ITU0,ITU1
ロータリエンコーダ※ (パルスカウント)	タイマ RG	ITU2
赤外線を受光制御※	タイマ RA	

※は、マイコンカーキット(本マニュアル)では扱いません。

6.4 プログラムの解説

6.4.1 スタート

```

1 :  /******
2 :  /* 対象マイコン R8C/38A
3 :  /* ファイル内容   マイコンカートレース基本プログラム (R8C/38A版)
4 :  /* バージョン   Ver. 1. 01
5 :  /* Date         2010. 04. 19
6 :  /* Copyright    ジャパンマイコンカーラリー実行委員会
7 :  /******
8 :  /*
9 :  このプログラムは、下記基板に対応しています。
10 :  ・RY_R8C38ボード
11 :  ・モータドライブ基板Ver. 4
12 :  ・センサ基板Ver. 4. 1
13 :  */

```

最初はコメント部分です。「/*」がコメントの開始、「*/」がコメントの終了です。コメント開始から終了までの間の文字は無視されるので、メモ書きとして利用します。

6.4.2 外部ファイルの取り込み(インクルード)

```

15 :  /*=====
16 :  /* インクルード
17 :  /*=====
18 :  #include "sfr_r838a.h"          /* R8C/38A SFR の定義ファイル */

```

「#include」がインクルード命令です。インクルード命令は、外部からファイルを呼び出す命令です。。

ファイル名	内容
sfr_r838a. h	R8C/38A マイコンの内蔵周辺機能を制御するためのレジスタ(Special Function Registers)を定義したファイルです。ちなみにこのファイルは、次のフォルダにあります。 C:¥Workspace¥common_r8c38a

6.4.3 シンボル定義

```

20 : /*=====*/
21 : /* シンボル定義 */
22 : /*=====*/
23 :
24 : /* 定数設定 */
25 : #define PWM_CYCLE      39999          /* モータPWMの周期 */
26 : #define SERVO_CENTER   3750          /* サーボのセンタ値 */
27 : #define HANDLE_STEP    22           /* 1° 分の値 */
28 :
29 : /* マスク値設定 × : マスクあり(無効) ○ : マスク無し(有効) */
30 : #define MASK2_2        0x66          /* ×○○××○○× */
31 : #define MASK2_0        0x60          /* ×○○××××× */
32 : #define MASK0_2        0x06          /* ×××××○○× */
33 : #define MASK3_3        0xe7          /* ○○○××○○○ */
34 : #define MASK0_3        0x07          /* ×××××○○○ */
35 : #define MASK3_0        0xe0          /* ○○○××××× */
36 : #define MASK4_0        0xf0          /* ○○○○×××× */
37 : #define MASK0_4        0x0f          /* ××××○○○○ */
38 : #define MASK4_4        0xff          /* ○○○○○○○○ */

```

PWM_CYCLE	<p>右モータ、左モータ、およびサーボに加える PWM 周期を「PWM_CYCLE」という名前で定義します。今回、PWM 周期は 16ms にします。 PWM_CYCLE に設定する値は下記のようになります。</p> $\begin{aligned} \text{PWM_CYCLE} &= \text{設定したい周期} / \text{タイマ RD 制御レジスタ 0(TRDCR0)のカウントソース} - 1 \\ &= 16\text{ms} / 400\text{ns} - 1 \\ &= (16 \times 10^{-3}) / (400 \times 10^{-9}) - 1 \\ &= 40000 - 1 = \mathbf{39999} \end{aligned}$ <p>詳しい説明は、リセット同期 PWM モード部分を参照してください。</p>
SERVO_CENTER	<p>サーボが 0 度(まっすぐ向く角度)のときの値を「SERVO_CENTER」という名前で定義します。標準的なサーボは、1.5[ms]のパルス幅を加えるとまっすぐ向きまします。よって、パルスの ON 幅を 1.5ms に設定します。SERVO_CENTER に設定する値は下記のようになります。</p> $\begin{aligned} \text{SERVO_CENTER} &= \text{パルスの ON 幅} / \text{タイマ RD 制御レジスタ 0(TRDCR0)カウントソース選択ビットの設定} - 1 \\ &= 1.5\text{ms} / 400\text{ns} - 1 \\ &= (1.5 \times 10^{-3}) / (400 \times 10^{-9}) - 1 \\ &= 3750 - 1 = \mathbf{3749} \end{aligned}$ <p>しかし、サーボのセンタはサーボ自体の誤差、サーボホーンに挿すギザギザのかみ合わせ方などの影響ですべてのマイコンカーで違う値になります。例えるなら、人間の指紋のようなものです。そのため、この値はプログラムでハンドルを 0 度にしたときに、マイコンカーがまっすぐ走るようにマイコンカー1 台ごとに調整、変更します。</p> <div data-bbox="1187 1599 1369 1778" style="text-align: right;">  <p>▲サーボホーン</p> </div>

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

HANDLE_STEP	<p>サーボが 1 度分動く値を「HANDLE_STEP」という名前で定義します。 左 90 度の PWM の ON 幅は、0.7ms です。右 90 度の PWM の ON 幅は、2.3ms です。この差分を 180 で割ると、1 度当たりの値が計算できます。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 左 90 度の PWM の ON 幅 $\begin{aligned} \text{TRDGRB1} &= \text{PWM 波形の ON 幅} / \text{タイマ RD カウンタ 0 のカウントソース} - 1 \\ &= (0.7 \times 10^{-3}) / (400 \times 10^{-9}) - 1 \\ &= 1750 - 1 = 1749 \end{aligned}$ • 右 90 度の PWM の ON 幅 $\begin{aligned} \text{TRDGRB1} &= \text{PWM 波形の ON 幅} / \text{タイマ RD カウンタ 0 のカウントソース} - 1 \\ &= (2.3 \times 10^{-3}) / (400 \times 10^{-9}) - 1 \\ &= 5750 - 1 = 5749 \end{aligned}$ • 1 度当たりの値 $(\text{右} - \text{左}) / 180 = (5749 - 1749) / 180 = 22.22 \approx 22$ <p>よって、HANDLE_STEP を 22 として定義します。1 度当たりの値を変更する場合は、この値を変更してください。</p>
MASK2_2 MASK2_0 MASK0_2 MASK3_3 MASK0_3 MASK3_0 MASK4_0 MASK0_4 MASK4_4	<p>sensor_inp 関数でセンサの値をマスクするとき、よく使うマスク値を定義しています。「MASK」+「A」+「__(アンダバー)」+「B」として定義しています。意味は下記のようになります。</p> <ul style="list-style-type: none"> • A…左のセンサ 4 個中 A 個を有効にする • B…右のセンサ 4 個中 B 個を有効にする • その他をマスクする <p>詳しくは、「6.3.13 sensor_inp関数」を参照してください。</p>

6.4.4 プロトタイプ宣言

```

40 : /*=====*/
41 : /* プロトタイプ宣言 */
42 : /*=====*/
43 : void init( void );
44 : void timer( unsigned long timer_set );
45 : int check_crossline( void );
46 : int check_rightline( void );
47 : int check_leftline( void );
48 : unsigned char sensor_inp( unsigned char mask );
49 : unsigned char dipsw_get( void );
50 : unsigned char pushsw_get( void );
51 : unsigned char startbar_get( void );
52 : void led_out( unsigned char led );
53 : void motor( int accele_l, int accele_r );
54 : void handle( int angle );

```

プロトタイプ宣言とは、自作した関数の引数の型と個数をチェックするために、関数を使用する前に宣言することです。関数プロトタイプは、関数に「;」を付加したものです。

プログラム例を下記に示します。

```

void motor( int accele_l, int accele_r );          /* プロトタイプ宣言 */

void main( void )
{
    int a, b;

    a = 50;
    b = 100;

    motor( a, b ); ← プロトタイプ宣言をしたので、1つ目の引数がint型か、2つ目がint型か
                     チェックする。もし、引数がint型でないければコンパイルエラーになる
}

/* モータ制御関数 */
void motor( int accele_l, int accele_r )
{
    プログラム
}

```

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

6.4.5 グローバル変数の宣言

```

56 : /*=====*/
57 : /* グローバル変数の宣言          */
58 : /*=====*/
59 : unsigned long  cnt0;                /* timer関数用          */
60 : unsigned long  cnt1;                /* main内で使用        */
61 : int            pattern;            /* パターン番号        */

```

グローバル変数とは、関数の外で定義されどの関数からも参照できる変数のことです。ちなみに、関数内で宣言されている通常の変数は、ローカル変数といって、その関数の中のみで参照できる変数のことです。

プログラム例を下記に示します。

```

void a( void );                /* プロトタイプ宣言 */

int timer;                    /* グローバル変数 */

void main( void )
{
    int i;

    timer = 0;
    i = 10;
    printf( "%d\n", timer );    ←0 を表示
    a();
    printf( "%d\n", timer );    ←timer はグローバル変数なので、
                                a 関数内でセットした 20 を表示
    printf( "%d\n", i );       ←a 関数でも変数 i を使っているがローカル
                                変数なので、a 関数内の i 変数は無関係
                                この関数でセットした 10 が表示される
}

void a( void )
{
    int i;
    i = 20;
    timer = i;
}

```

kit07_38a.c プログラムでは、3 つのグローバル変数を宣言しています。

変数名	型	使用方法
cnt0	unsigned long	この変数は、1ms ごとに+1 する変数です。timer 関数で 1ms を数えるのに使用します。timer 関数部分で詳しく説明します。
cnt1	unsigned long	この変数は、1ms ごとに+1 する変数です。この変数は、プログラム作成者が自由に使って、時間を計ります。例えば、300ms たったなら〇〇を、たっていないなら□□を、というように使用します。main 関数部分で詳しく説明します。
pattern	int	パターン番号です。main 関数部分で詳しく説明します。

ANSI C規格(C言語の規格)で未初期化データは初期値が0x00でなければいけないと決まっています。そのため、これらの変数は0になっています。

6.4.6 init関数(クロックの切り替え)

init 関数は、R8C/38A マイコンの内蔵周辺機能を初期化する関数です。「init」とは、「initialize (イニシャライズ)」の略で、初期化の意味です。

init 関数では、何種類かの内蔵周辺機能の初期化をしています。それぞれの機能に分けて、説明します。

まず、動作クロックを変更します。R8C/38A は立ち上がったとき、低速オンチップオシレータ(内蔵クリスタル)で動作しています。このクロックは約 125kHz と遅いので、XIN クロック入力(外付けクリスタル)に切り替えます。XIN クロック入力、RY_R8C38 ボードの X1 で、20MHz のクリスタルが取り付けられています。

```

488 :      /* クロックをXINクロック (20MHz)に変更 */
489 :      prc0 = 1;          /* プロテクト解除          */
490 :      cm13 = 1;         /* P4_6, P4_7をXIN-XOUT端子にする*/
491 :      cm05 = 0;         /* XINクロック発振          */
492 :      for(i=0; i<50; i++ ); /* 安定するまで少し待つ(約10ms) */
493 :      ocd2 = 0;         /* システムクロックをXINにする */
494 :      prc0 = 0;         /* プロテクトON            */

```

プログラムの詳細については、「マイコン実習マニュアル(R8C/38A 編)」の「プロジェクト:io」を参照してください。

6.4.7 init関数(ポートの入出力設定)

次に、ポートの入出力設定を行います。

ポートの入出力設定の詳細については、「マイコン実習マニュアル(R8C/38A 編)」の「プロジェクト:io」を参照してください。

```

496 :      /* ポートの入出力設定 */
497 :      prc2 = 1;          /* PD0のプロテクト解除          */
498 :      pd0 = 0x00;        /* 7-0:センサ基板Ver. 4.1        */
499 :      pd1 = 0xd0;        /* 5:RXD0 4:TXD0 3-0:DIP SW      */
500 :      p2 = 0xc0;
501 :      pd2 = 0xfe;        /* 7-0:モータドライブ基板Ver. 4  */
502 :      pd3 = 0xff;        /*                                */
503 :      p4 = 0x20;        /* P4_5のLED:初期は点灯          */
504 :      pd4 = 0xb8;        /* 7:XOUT 6:XIN 5:LED 2:VREF      */
505 :      pd5 = 0xff;        /*                                */
506 :      pd6 = 0xff;        /*                                */
507 :      pd7 = 0xff;        /*                                */
508 :      pd8 = 0xff;        /*                                */
509 :      pd9 = 0x3f;        /*                                */
510 :      pur0 = 0x04;      /* P1_3~P1_0のプルアップON      */

```

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

R8C/38A にはポート 0 からポート 9 まで 10 個のポートがあります。マイコンカーキットの接続状態を下表に示します。

ポート	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0
0	センサ基板 コース状態 入力	センサ基板 コース状態 入力	センサ基板 コース状態 入力	センサ基板 スタートパ ー状態 入力	センサ基板 コース状態 入力	センサ基板 コース状態 入力	センサ基板 コース状態 入力	センサ基板 コース状態 入力
1	未接続	未接続	RxD0 入力	TxD0 出力	RY_R8C38 ボ ード上の SW3 入力	RY_R8C38 ボ ード上の SW2 入力	RY_R8C38 ボ ード上の SW1 入力	RY_R8C38 ボ ード上の SW0 入力
2	モータドライブ 基板 LED1 出力	モータドライブ 基板 LED0 出力	モータドライブ 基板 サーボ 出力	モータドライブ 基板 右モータPWM 出力	モータドライブ 基板 右モータ方向 出力	モータドライブ 基板 左モータPWM 出力	モータドライブ 基板 左モータ方向 出力	モータドライブ 基板 プッシュスイッ チ 入力
3	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続
4	クリスタル 出力	クリスタル 入力	RY_R8C38 ボ ード上の LED 出力	時計用 クリスタル ※未接続 出力	時計用 クリスタル ※未接続 出力	Vcc 入力		
5	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続
6	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続
7	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続
8	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続
9			未接続	未接続	未接続	未接続	未接続	未接続

※表の斜線の bit は、端子がない bit です。

※リセット後は、全て入力ポートです。

※P4_3、P4_4 に時計用クリスタルが接続されている場合は、両ビットとも入力にしてください。

入出力方向の設定は、ポート P0 方向レジスタ(PD0)～ポート P9 方向レジスタ(PD9)で行います。これらのレジスタは、下記の内容に則って入出力方向を設定します。

- ①外部へ信号を出力する端子は、“1”を設定する
- ②外部から信号を入力する端子は、“0”を設定する
- ③未接続の端子は、プルアップ抵抗、またはプルダウン抵抗を接続して入力(“0”)にするか、何も接続せずに出力(“1”)にする。今回は、後者で設定する
- ④端子が無い場合(表の斜線部分)は、“0”にする

①～④の考え方を基に、“1”、“0”で書き換えた表を下記に示します。

ポート	bit7	bit6	bit5	bit4	bit3	bit2	bit1	bit0	16進数
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0x00
1	1	1	0	1	0	0	0	0	0xd0
2	1	1	1	1	1	1	1	1	0xff
3	1	1	1	1	1	1	1	1	0xff
4	1	0	1	1	1	0	0	0	0xb8
5	1	1	1	1	1	1	1	1	0xff
6	1	1	1	1	1	1	1	1	0xff
7	1	1	1	1	1	1	1	1	0xff
8	1	1	1	1	1	1	1	1	0xff
9	0	0	1	1	1	1	1	1	0x3f

C 言語は 2 進数表記はできないので、10 進数か 16 進数に変換します。2 進数を 16 進数に変換する方が簡単のため、通常は 16 進数に変換します。

表より、ポート P0 方向レジスタ(PD0)～ポート P9 方向レジスタ(PD9)の設定を下記に示します。

ポート	方向レジスタ名	設定値
0	PD0	0x00
1	PD1	0xd0
2	PD2	0xff
3	PD3	0xff
4	PD4	0xb8
5	PD5	0xff
6	PD6	0xff
7	PD7	0xff
8	PD8	0xff
9	PD9	0x3f

※PD0 を設定するときの注意点

R8C/38A マイコンには、プログラムが暴走したときに備え重要なレジスタは簡単に書き換えられないように保護するレジスタがあります。

PD0～PD9 の中で、PD0 だけは保護(プロテクト)されており、保護を解除しないと書き換えることができません。PD0 を書き換える前に、プロテクトレジスタ(PCR)の bit2 を“1”にします。このビットは「sfr_r838a.h(R8C/38A のレジスタ定義ファイル)」で「PRC2」と定義されており、「PRC2」と記述すると、PCR の bit2 の意味になります。プログラムを下記に示します。

```
prc2 = 1;    ←PD0の書き換えを許可(PCR=PCRのbit2の意味です)
pd0 = 0x00; ←その後、書き換える
```

PRC2 を“1”にした後、次に何かの命令を実行すると PRC2 は自動的に“0”(書き換え不可)になります。そのため、**必ず PRC2 を“1”にした次の行で PD0 を設定してください。**プログラムで PRC2 を“0”に戻す必要はありません。

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

6.4.8 init関数(端子のプルアップ)

R8C/38A マイコンのポートのほとんどに、プルアップ抵抗が内蔵されています。入力ポートの場合、マイコン内蔵のプルアップ抵抗を ON にすれば、外付けでプルアップ抵抗を付ける必要がありません。

内蔵プルアップの抵抗値は、25~100kΩです。標準は 50kΩです。

今回、ポート 0 の bit3~bit0 に接続されているディップスイッチには、プルアップ抵抗が接続されていません。ディップスイッチは、下記の電圧を出力します。

- スイッチを下側にしたとき:0V 出力
- スイッチを上側にしたとき:無接続なので、電圧は出力されない

そのため、内蔵プルアップを ON にします。ディップスイッチに接続されている P1_3~P1_0 端子のプルアップを ON にするプログラムを下記に示します。

```
510 :      pur0 = 0x04;                /* P1_3~P1_0のプルアップON */
```

6.4.9 init関数(タイマRBの設定)

タイマ RB を使って、1ms ごとに割り込みを発生させます。詳しくは、「マイコン実習マニュアル(R8C/38A 編) プロジェクト:timer2」を参照してください。

```
512 :      /* タイマRBの設定 */
513 :      /* 割り込み周期 = 1 / 20[MHz] * (TRBPRE+1) * (TRBPR+1)
514 :                      = 1 / (20*10^6) * 200 * 100
515 :                      = 0.001[s] = 1[ms]
516 :      */
517 :      trbmr = 0x00;                /* 動作モード、分周比設定 */
518 :      trbpre = 200-1;              /* プリスケアラレジスタ */
519 :      trbpr = 100-1;              /* プライマリレジスタ */
520 :      trbic = 0x07;                /* 割り込み優先レベル設定 */
521 :      trbcr = 0x01;                /* カウント開始 */
```

TRBPRE と TRBPR の値を計算する式を、下記に示します。

$$(TRBPRE + 1) \times (TRBPR + 1) = \text{タイマ RB 割り込み要求周期} / \text{タイマ RB カウントソース}$$

今回、設定する割り込み周期は 1ms です。タイマ RB カウントソースとは、タイマ RB モードレジスタ(TRBMR)のカウントソース選択ビット(bit5,4)で設定している内容で、今回は f1 (50ns) です。よって、

$$\begin{aligned} (TRBPRE + 1) \times (TRBPR + 1) &= \text{タイマ RB 割り込み要求周期} / \text{タイマ RB カウントソース} \\ (TRBPRE + 1) \times (TRBPR + 1) &= (1 \times 10^{-3}) / (50 \times 10^{-9}) \\ \underline{(TRBPRE + 1) \times (TRBPR + 1)} &= \underline{20,000} \\ B \qquad \qquad C \qquad \qquad A \end{aligned}$$

A…65,536 以下にする必要があります。65,537 以上の場合、カウントソースを長い時間に設定し直してください。

B…1~256 以下になるよう、値を設定してください。値は整数です。

C…1~256 以下になるよう、値を設定してください。値は整数です。

今回、A は 20,000 なので、A の条件は満たしています。

B、C を決める公式はありません。B×C が、20,000 になるような数字を適宜見つけてください。

例えば、B=200 とすると、

$$200 \times C = 20,000$$

$$\therefore C = 100$$

となります。

$$B = \text{TRBPRES} + 1 \quad \therefore \text{TRBPRES} = 200 - 1 = 199$$

$$C = \text{TRBPR} + 1 \quad \therefore \text{TRBPR} = 100 - 1 = 99$$

を今回設定します。

6.4.10 init関数(タイマRDの設定)

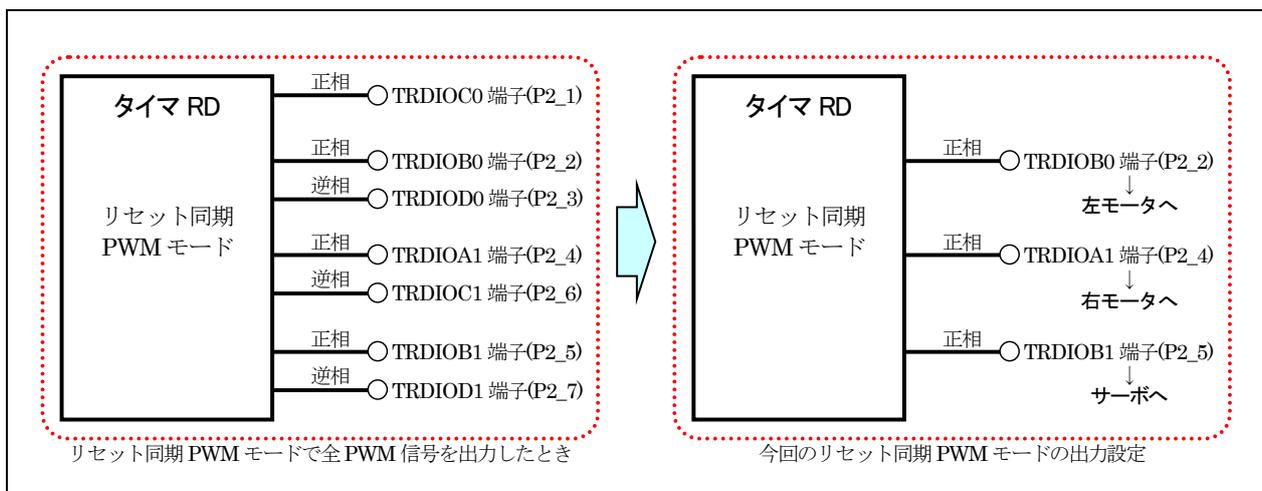
タイマ RD をリセット同期 PWM モードで使って、左モータ、右モータ、サーボへの PWM 信号を出力します。詳しくは、「マイコン実習マニュアル(R8C/38A 編)」の「プロジェクト:timer_rd_doukipwm」を参照してください。

```

523 :      /* タイマRD リセット同期PWMモードの設定*/
524 :      /* PWM周期 = 1 / 20[MHz]   * カウントソース * (TRDGRA0+1)
525 :          = 1 / (20*10^6) * 8           * 40000
526 :          = 0.016[s] = 16[ms]
527 :      */
528 :      trdpsr0 = 0x08;          /* TRDIOB0, C0, D0端子設定 */
529 :      trdpsr1 = 0x05;          /* TRDIOA1, B1, C1, D1端子設定 */
530 :      trdmr   = 0xf0;          /* バッファレジスタ設定 */
531 :      trdfcr  = 0x01;          /* リセット同期PWMモードに設定 */
532 :      trdcr0  = 0x23;          /* ソースカウントの選択:f8 */
533 :      trdgra0 = trdgrc0 = PWM_CYCLE; /* 周期 */
534 :      trdgrb0 = trdgrd0 = 0;     /* P2_2端子のON幅設定 */
535 :      trdgra1 = trdgrc1 = 0;     /* P2_4端子のON幅設定 */
536 :      trdgrb1 = trdgrd1 = SERVO_CENTER; /* P2_5端子のON幅設定 */
537 :      trdoer1 = 0xcd;           /* 出力端子の選択 */
538 :      trdstr  = 0x0d;           /* TRD0カウント開始 */

```

今回のリセット同期 PWM モードの設定をしたときの出力端子を、下記に示します。



6.4.11 intTRB関数(1msごとの割り込み)

intTRB 関数は、タイマ RB で設定した関数で 1ms ごとに実行されます。

```

541 : /*****
542 : /* タイマRB 割り込み処理
543 : *****/
544 : #pragma interrupt intTRB(vect=24)
545 : void intTRB( void )
546 : {
547 :     cnt0++;
548 :     cnt1++;
549 : }
```

544 行	#pragma interrupt 割り込み処理関数名 (vect= ソフトウェア割り込み番号) とすることで、 ソフトウェア割り込み番号 の割り込みが発生したとき、 割り込み処理関数名 を実行します。 タイマ RB 割り込みのソフトウェア割り込み番号は表より、24 番です。 今回は、24 番の割り込みが発生したとき、intTRB 関数を実行するよう、「#pragma interrupt」で設定します。
545 行	タイマ RB 割り込みにより実行する関数です。割り込み関数は、引数、戻り値ともに指定することはできません。すなわち、「void 関数名(void)」である必要があります。
547 行	cnt0 変数を+1 します。この関数は 1ms ごとに実行されるので、cnt0 変数は 1ms ごとに+1 されることとなります。
548 行	cnt1 変数を+1 します。この関数は 1ms ごとに実行されるので、cnt1 変数は 1ms ごとに+1 されることとなります。

6.4.12 timer関数(時間稼ぎ)

timer 関数は、時間稼ぎをする関数です。

```

551 : /*****
552 : /* タイマ本体
553 : /* 引数 タイマ値 1=1ms
554 : *****/
555 : void timer( unsigned long timer_set )
556 : {
557 :     cnt0 = 0;
558 :     while( cnt0 < timer_set );
559 : }
```

(1) timer関数の使い方

timer 関数の使い方を下記に示します。

```
timer( 時間稼ぎをしたい時間 );
```

引数は、時間稼ぎをしたい時間をミリ秒単位で設定します。使用例を下記に示します。

```
motor( 50, 100 ); ←数100μs
timer( 1000 ); ←1000ms
```

モータを制御してから、timer 関数で 1000ms 待ちます。

(2) プログラムの解説

「timer(1000);」を実行したとして、説明します。

557 行	cnt0 を 0 にクリアします。
558 行	<p>まず下記プログラムが実行されます。</p> <pre>while(cnt0 < timer_set);</pre> <p>① cnt0 変数は 557 行で 0 にクリアされています。timer_set 変数は関数の引数です。よって、</p> <pre>while(0 < 1000);</pre> <p>となります。カッコの中が成り立ちませんので、この命令を繰り返し続けます。</p>
	<p>1ms 後、intRB 割り込みが発生します。現在実行している while 文の実行を止めて、割り込みプログラムである命令が実行されます。</p> <pre>547 : cnt0++; ← 0++なので、1になる</pre> <p>よって、cnt0 は 1 になります。割り込みプログラムが終了すると、割り込みが発生した行に戻ります。</p>

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

③	<p>戻った行は、while 文です。</p> <pre style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">while(1 < 1000);</pre> <p>cnt0 部分が割り込みプログラム内でプラスされたので 1 になりました。まだ、カッコの中が成り立ちませんので、この命令を繰り返し続けます。</p>
④	<p>②を 1000 回実行すると、cnt0 は 1000 になります。</p> <pre style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">while(1000 < 1000);</pre> <p>while 文の条件式が成り立たなくなりました。while 文を終えて次の行に進みます。次の行は無いので、timer 関数を終了します。intRB 関数は、タイマ RB 割り込みで 1ms ごとに実行されます。1000 になるまで while 文を繰り返し続けたと言うことは、1000ms の間、while 文を繰り返し続けたということになります。</p> <p>このように、タイマ RB による 1ms ごとの割り込みを実行した回数を timer 関数で数えて、時間を計ります。</p>

6.4.13 sensor_inp関数(センサ状態の読み込み)

sensor_inp 関数は、センサ基板からセンサの状態を読み込む関数です。

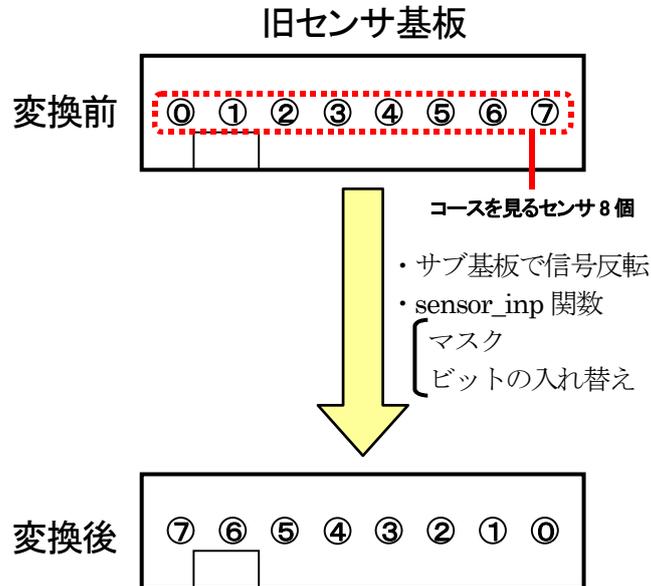
```

561 : /*****
562 : /* センサ状態検出 */
563 : /* 引数 マスク値 */
564 : /* 戻り値 センサ値 */
565 : *****/
566 : unsigned char sensor_inp( unsigned char mask )
567 : {
568 :     unsigned char sensor;
569 :
570 :     sensor = ~p0;
571 :     sensor &= 0xef;
572 :     if( sensor & 0x08 ) sensor |= 0x10;
573 :
574 :     sensor &= mask;
575 :
576 :     return sensor;
577 : }
    
```

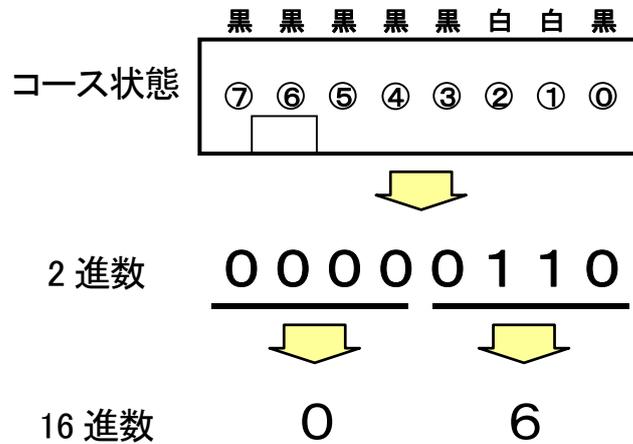
568 行	sensor 変数を unsigned char 型で宣言します。この変数は、sensor_inp 関数内でセンサの状態を加工する変数です。センサ基板の情報は、ポート 0 から 8bit 幅で読み込みます。よって、8bit 幅である char 型とし、符号無しで宣言しています。
570 行	ポート 0 からセンサ基板の情報を読み込みます。センサからの出力信号は、白="0"、黒="1"と人間の感覚とは逆で分かりづらいので、「~(チルダ)」で反転させ、白="1"、黒="0"に変換しています。
571 行	スタートバーを見るセンサの bit4 をマスクをかけて"0"にします。
572 行	センサの中心である bit3 が"1"なら、bit4 も"1"にします。よって、bit4,3="11"または、bit4,3="00"のどちらかの状態になります。
574 行	572 行までに加工したセンサの情報 sensor 変数と sensor_inp 関数の引数であるマスク値を AND 演算し、sensor 変数に代入します。不要なビットを強制的に"0"にしています。
576 行	sensor 変数を戻り値にして、関数を終了します。

(1) センサ基板Ver.4 以前の信号変換

センサ基板 Ver.4 以前のセンサ基板(以後、旧センサ基板といいます)は、コースを見るセンサが 8 個ありました(下図)。サブ基板や sensor_inp 関数で信号を変換して、変換後のビット配列にしました。

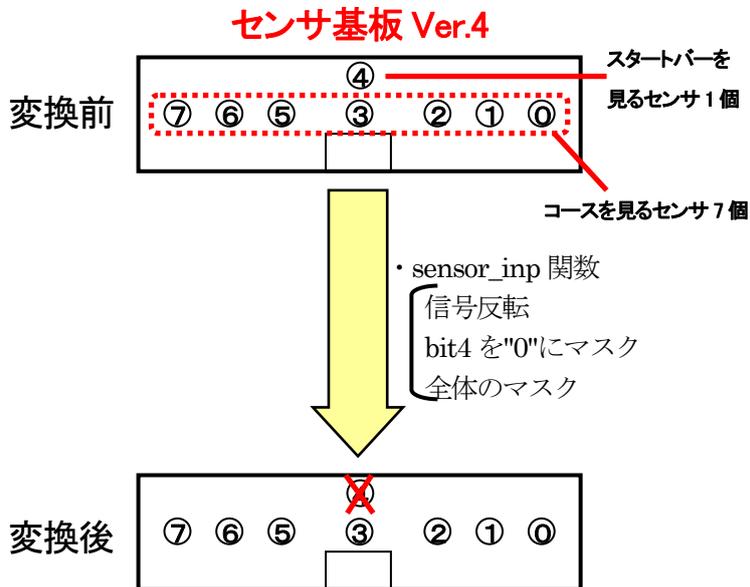


例えば、コースの状態が「黒黒黒黒 黒白白黒」になっていたとします。最終結果は 16 進数で「0x06」になります」。その様子を下図に示します。



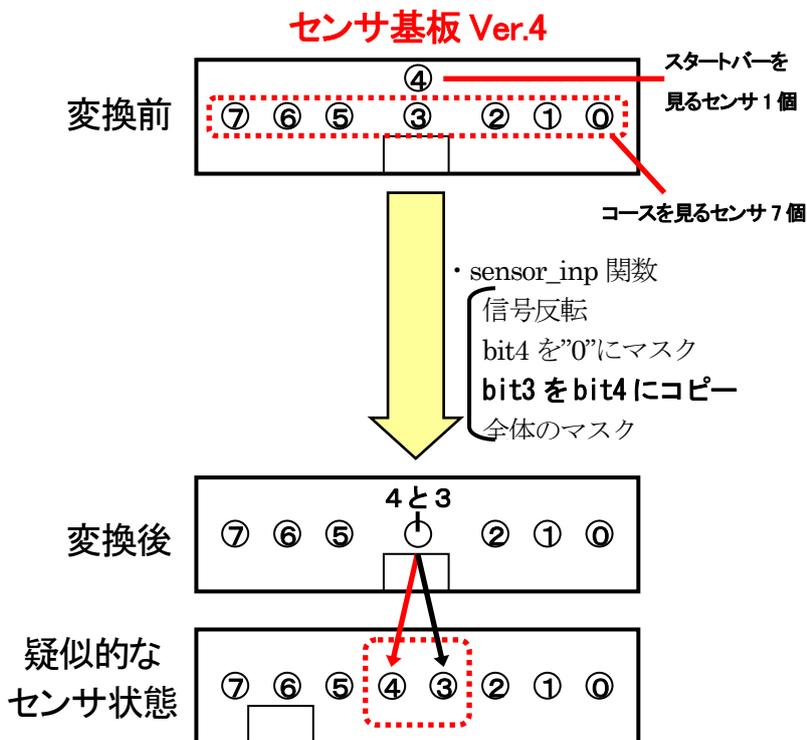
(2) センサ基板Ver.4 の信号変換

センサ基板 Ver.4(Ver.4.1 含む)は、コースを見るセンサが 7 個、スタートバーを見るセンサが 1 個あります(下図)。sensor_inp 関数はコースの状態を見る関数なので、スタートバーを見るセンサのビットを強制的に"0"にします。

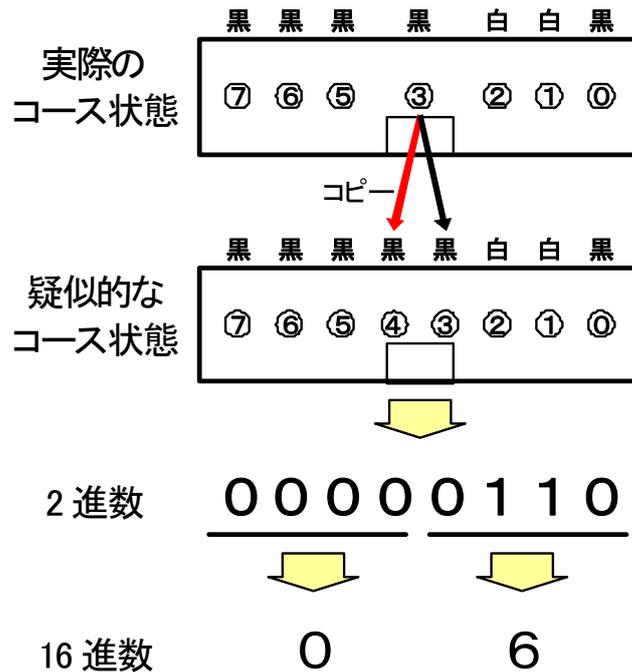


結果、コースを見るセンサが 7 個となります。ただし、旧センサ基板はコースを見るセンサが 8 個でした。そのため、今までのプログラムに互換性が無くなり大幅に変更しなければいけません。さらに 16 進数は、2 進数を 4 桁ごとに区切って変換します。7bit だと、非常に変換しづらいです。

そこで、次の図のように変換することになりました。



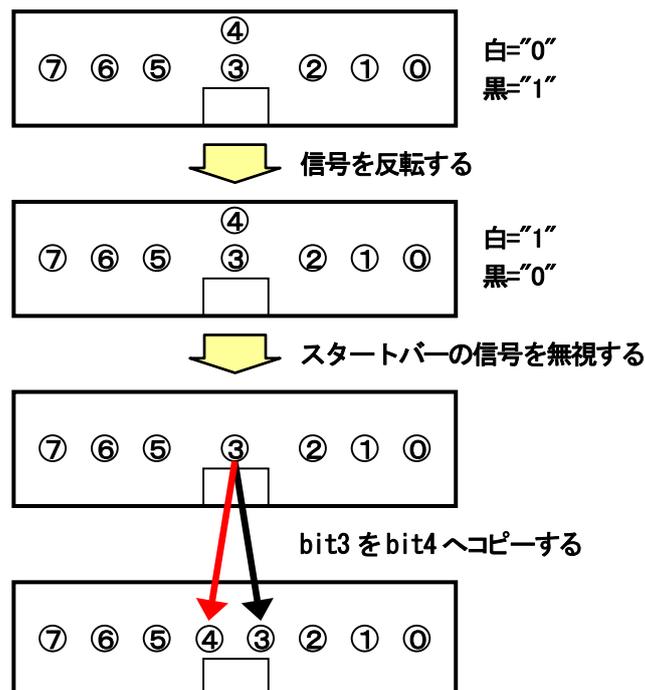
例えば、コース状態が「黒黒黒 黒 白白黒」になっていたとします。bit3 の値を bit4 へコピーしていますので、**擬似的にセンサ信号は「黒黒黒黒 黒白白黒」となります**。最終結果は 16 進数で「0x06」になります」。その様子を下図に示します。



最終結果は旧センサ基板と同じ値になりました。メインプログラムでは、「**センサの値は bit4 と bit3 が同じ値になる**」ということだけ気をつけてプログラムします。マイコンカーの旧センサ基板を、**センサ基板 Ver.4 に交換したときは、センサ信号の bit4 と bit3 の値が同じになると言うことに気をつけてプログラムを見直せば、変更は少なくなります**。

(3) 今回のプログラムの考え方

今までの考え方をまとめると、次のようになります。



(4) マスク処理

574 行でマスクという処理を行っています。マスクとは、チェックに不要なビットを強制的に“0”にすることです。演算は、AND 演算を行います。

①なぜマスク処理が必要か

1ポートの単位は8ビットのため、**1ビットだけチェックすることはできません**(ビットフィールドという方法を使えばできますが、ここでは無しにします)。**必ず8ビットまとめたのチェックとなります。**

例えば、センサの左端である bit7 が“1”かどうかチェックしたい場合、

```
if( センサの値 == 0x80 ) {
    /* bit7 が “1” ならこの中を実行 */
}
```

とすればいいように思えます。しかし、bit6～0 がどのような値になっているか分かりません。例えば、bit7 が“1”、bit0 も“1”なら

```
if( センサの値 0x81 == 0x80 ) {
    /* bit7 が “1” ならこの中を実行 */
}
```

←センサの値=1000 0001=0x81

となります。bit7 は“1”ですが、bit0 も“1”のため、0x80 ではないと判断されて、カッコの中は実行されません。これでは、うまくチェックできません。そのため、マスクという処理を行います。

②マスク処理を行うと

先ほどの方法では、bit7 以外の値が“0”か“1”か分からなかったため、うまくチェックできませんでした。そこでマスク処理を行い、bit6～bit0 の値を強制的に“0”にします。

bit6～bit0 は必ず“0”だと分かっているので、bit6～bit0 は“0”という前提でセンサ値をチェックします。もし、bit7 が“1”かどうかチェックしたい場合は、

```
if( bit7 はそのまま bit6～bit0 を “0” にしたセンサの値 == 0x80 ) {
    /* bit7 が “1” ならこの中を実行 */
}
```

とすれば、bit7 が“1”か“0”か判断することができ、bit7 が“1”ならカッコの中を実行します。

③マスク値の決め方と演算方法

プログラムでは、論理演算の論理積、すなわち AND 演算を行います。

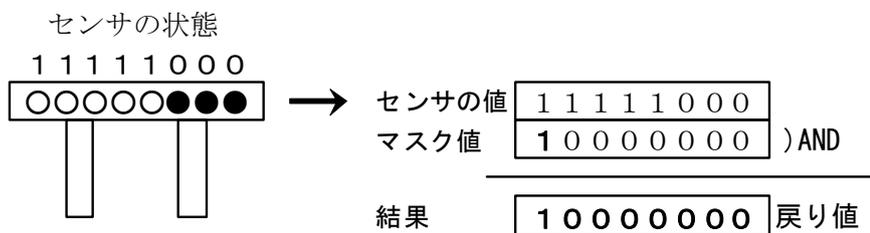
例えば、センサの状態が「白白白白黒黒黒」のとき、センサ値は「1111 1000」です。bit7 をチェックする場合、bit6～0 はチェックするときに不要です。

bit	7	6	5	4	3	2	1	0
	必要	不要						

不要な部分を“0”にするためには、不要ビットのマスク値を“0”にして AND 演算を行います。したがって、**マスク値は上表の不要部分を“0”に、必要部分を“1”に書き換えれば良いことになります。**

bit	7	6	5	4	3	2	1	0
マスク値	1	0	0	0	0	0	0	0

センサの値とマスク値を AND 演算し、その結果とチェックしたい値を比較します(下図)。



上記をプログラムで表すと、下記のようにになります。

```
if( (センサの値 & 0x80) == 0x80 ) {
    /* bit7="1"ならこの中を実行 */
}
```

bit6～bit0 はマスク処理によって強制的に“0”になっていることが分かっているので、bit6～bit0 は“0”として比較します。

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

④sensor_inp関数の構造

sensor_inp 関数では、センサの状態取得とマスク処理を行います。
センサ値の反転やビットコピー処理など、センサ値の加工をした後、最後にマスク処理を行っています。

```

561 : /*****/
562 : /* センサ状態検出 */
563 : /* 引数 マスク値 */
564 : /* 戻り値 センサ値 */
565 : /*****/
566 : unsigned char sensor_inp( unsigned char mask )
567 : {
568 :     unsigned char sensor;
569 :
570 :     sensor = ~p0;
571 :     sensor &= 0xef;
572 :     if( sensor & 0x08 ) sensor |= 0x10;
573 :
574 :     sensor &= mask;
575 :
576 :     return sensor;
577 : }
    
```

センサ値を加工したいばん最後で
マスク処理する

⑤マスク値の定義

kit07_38a.c では、よく使うマスク値を define 定義しています。プログラムでは、30～38 行の部分です。
下記のように定義しています。

```
#define MASK[A][B]      マスク値
```

定義のルールは、「MASK」+「[A]」+「_(アンダバー)」+「[B]」として、マスク値を定義しています。意味は下記のようになります。

- [A]…左のセンサ 4 個中 [A] 個を有効にする
- [B]…右のセンサ 4 個中 [B] 個を有効にする
- その他をマスクする

今回定義した内容を、一覧表で示します。

定義したマスク文字列	マスク値	2 進数	意味
MASK2_2	0x66	0110 0110	左の真ん中 2 個、右の真ん中 2 個を有効に、他をマスクする。
MASK2_0	0x60	0110 0000	左の真ん中 2 個を有効に、他をマスクする。
MASK0_2	0x06	0000 0110	右の真ん中 2 個を有効に、他をマスクする。
MASK3_3	0xe7	1110 0111	左 3 個、右 3 個を有効に、他をマスクする。
MASK0_3	0x07	0000 0111	右 3 個を有効に、他をマスクする。

MASK3_0	0xe0	1110 0000	左 3 個を有効に、他をマスクする。
MASK4_0	0xf0	1111 0000	左 4 個を有効に、他をマスクする。
MASK0_4	0x0f	0000 1111	右 4 個を有効に、他をマスクする。
MASK4_4	0xff	1111 1111	右 4 個を有効に、左 4 個を有効に、他をマスクする。 ※結果、MASK4_4 はマスクせずにすべてのセンサを有効にしています。これは、 sensor_inp 関数のカッコの中には必ず値を入れなければいけないので、マスクが必要なくとも「0xff」として全ビット有効にする値を入れています。

sensor_inp 関数のカッコの中に設定するマスク値は、上記のマスク文字列を設定します。

マスクしたいマスク文字列が無ければ、自分で定義して増やしてください。または、マスク文字列を使わずに、直接数値をいれても構いません。

(5) sensor_inp関数の使い方

```
if( sensor_inp( マスク値 ) == センサチェック値 ) {
    式が成り立つならこの中を実行
} else {
    式が成り立たないなら、この中を実行
}
```

マスク値には、センサの値をマスクする値、センサチェック値はマスク後にチェックしたい値を入れます。
例えば、センサ値は 0x1f、マスク値は MASK0_2、センサチェック値は 0x04 のときの動作を下記に示します。

```
if( sensor_inp( MASK0_2 ) == 0x04 ) {
    式が成り立つならこの中を実行
} else {
    式が成り立たないなら、この中を実行
}
```

①	<p>センサの値は「0001 1111」、sensor_inp 関数のマスク値は「0000 0110」です。AND 演算を行うと結果は下記ようになります。</p> <pre> センサの値 0001 1111 マスク値 0000 0110 (AND) ----- 結果 0000 0110 → 16進数で 0x06 </pre>
②	<p>結果の 0x06 とセンサチェック値の 0x04 をチェックします。一致しないので、「式が成り立たないなら、この中を実行」部分を実行します。</p>

(6) 注意点

先の説明のとおり、sensor_inp 関数の戻り値の bit4 と bit3 は同じ値になります。ただし、マスク値によっては sensor_inp 関数の戻り値の bit4 と bit3 が異なる場合があります。sensor_inp 関数のマスク値にも気をつけてプログラムしてください。

if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x1f) { } }		あり得る
if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x07) { } }		あり得る
if(sensor_inp(MASK4_4) == 0x0f) { } }		0x0f はあり得ない
if(sensor_inp(MASK4_4) == 0xf8) { } }		あり得る
if(sensor_inp(MASK4_4) == 0xe0) { } }		あり得る
if(sensor_inp(MASK4_4) == 0xf0) { } }		0xf0はあり得ない
if(sensor_inp(MASK0_4) == 0x0f) { } }		マスク値によっては 0x0f はあり得る！
if(sensor_inp(MASK4_0) == 0xf0) { } }		マスク値によっては 0xf0はあり得る！

6.4.14 check_crossline関数(クロスラインチェック)

クランクの 500mm～1000mm 手前に 2 本の横線があります。これをクロスラインと呼びます。check_crossline 関数は、クロスラインの検出を行う関数です。

戻り値は、クロスラインと判断すると 1、クロスラインでなければ 0 とします。

```

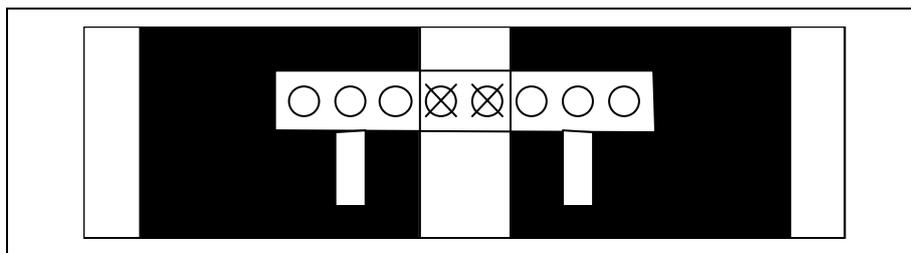
579 : /*****/
580 : /* クロスライン検出処理 */
581 : /* 戻り値 0:クロスラインなし 1:あり */
582 : /*****/
583 : int check_crossline( void )
584 : {
585 :     unsigned char b;
586 :     int ret;
587 :
588 :     ret = 0;
589 :     b = sensor_inp(MASK3_3);
590 :     if( b==0xe7 ) {
591 :         ret = 1;
592 :     }
593 :     return ret;
594 : }
```

588 行

戻り値を保存する ret 変数を初期化しています。クロスラインと判断すると 1、違うと判断すると 0 を ret 変数に入れます。今のところどちらか分からないので、とりあえず違うと判断して 0 を入れておきます。

589 行

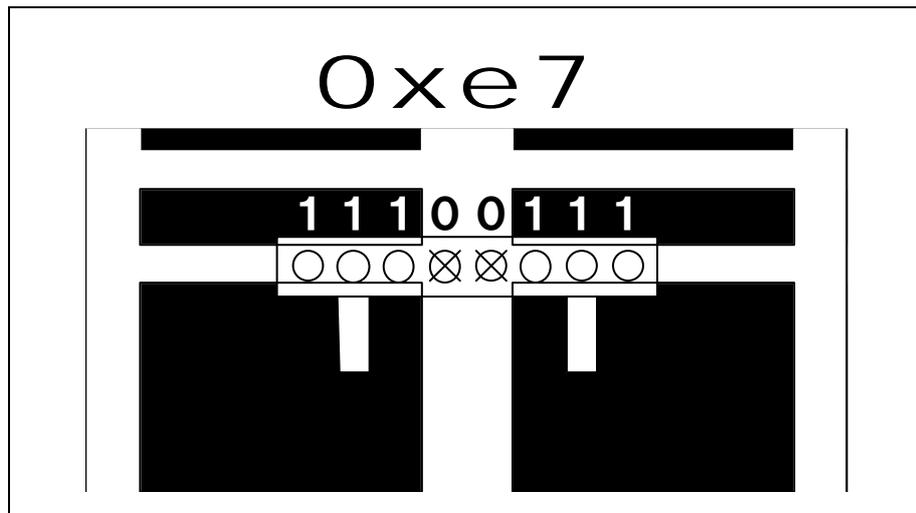
センサを読み込み、変数 b へ保存します。センサのマスク値は、「MASK3_3(0xe7)」なので、左 3 個、右 3 個の合計 6 個のセンサを読み込みます。
読み込むセンサを下図に示します。



6. プログラム解説「kit07_38a.c」

590 行

センサの状態が 0xe7 かどうかチェックします。0xe7 は、クロスラインを検出したと判断します。下図にその様子を示します。



センサが、0xe7 なら if の条件が成り立つので ret 変数は 1、違うなら ret 変数は変化せず 0 のままとなります。

ret 変数が戻り値なので、“1”=クロスラインあり、“0”=クロスラインなし、ということになります。

6.4.15 check_rightling関数(右ハーフライン検出処理)

右レーンチェンジの 500mm～1000mm 手前に 2 本の右ハーフラインがあります。check_rightline 関数は、右ハーフラインの検出を行う関数です。

戻り値は、右ハーフラインと判断すると 1、右ハーフラインでなければ 0 とします。

```

596 : /*****
597 : /* 右ハーフライン検出処理                                     */
598 : /* 戻り値 0:なし 1:あり                                       */
599 : *****/
600 : int check_rightline( void )
601 : {
602 :     unsigned char b;
603 :     int ret;
604 :
605 :     ret = 0;
606 :     b = sensor_inp(MASK4_4);
607 :     if( b==0x1f ) {
608 :         ret = 1;
609 :     }
610 :     return ret;
611 : }
```

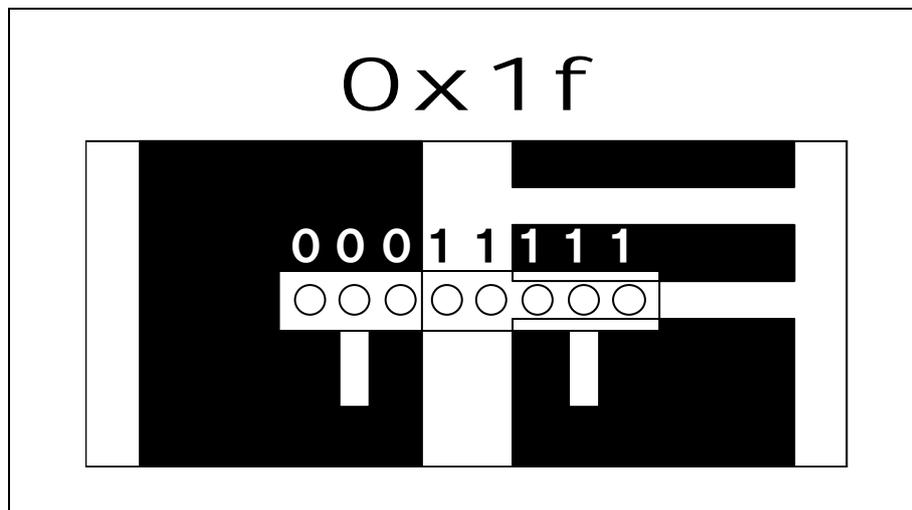
605 行

戻り値を保存する ret 変数を初期化しています。右ハーフラインと判断すると 1、違うと判断すると 0 をこの変数に入れます。今のところどちらか分からないので、とりあえず違うと判断して 0 を入れておきます。

606 行

607 行

センサの状態をチェックします。マスク値は、MASK4_4 なのでセンサの状態を全て読み込みます。このとき、0x1f なら右ハーフラインを検出したと判断します。下図にその様子を示します。



センサが、0x1f なら if の条件が成り立つので ret 変数は 1、違うなら ret 変数は変化せず 0 のままとなります。

ret 変数が戻り値なので、“1”=右ハーフラインあり、“0”=右ハーフラインなし、ということになります。

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

6.4.16 check_leftline関数(左ハーフライン検出処理)

左レーンチェンジの 500mm～1000mm 手前に 2 本の左ハーフラインがあります。check_leftline 関数は、左ハーフラインの検出を行う関数です。

戻り値は、左ハーフラインと判断すると 1、左ハーフラインでなければ 0 とします。

```

613 : /*****/
614 : /* 左ハーフライン検出処理 */
615 : /* 戻り値 0:なし 1:あり */
616 : /*****/
617 : int check_leftline( void )
618 : {
619 :     unsigned char b;
620 :     int ret;
621 :
622 :     ret = 0;
623 :     b = sensor_inp(MASK4_4);
624 :     if( b==0xf8 ) {
625 :         ret = 1;
626 :     }
627 :     return ret;
628 : }
    
```

622 行	戻り値を保存する ret 変数を初期化しています。左ハーフラインと判断すると 1、違うと判断すると 0 をこの変数に入れます。今のところどちらか分からないので、とりあえず違うと判断して 0 を入れておきます。
623 行 624 行	<p>センサの状態をチェックします。マスク値は、MASK4_4 なのでセンサの状態を全て読み込みます。このとき、0xf8 なら左ハーフラインを検出したと判断します。下図にその様子を示します。</p> <div data-bbox="400 1227 1319 1733" data-label="Diagram"> </div> <p>センサが、0xf8 なら if の条件が成り立つので ret 変数は 1、違うなら ret 変数は変化せず 0 のままと なります。 ret 変数が戻り値なので、“1”=左ハーフラインあり、“0”=左ハーフラインなし、ということになります。</p>

6.4.17 dipsw_get関数(ディップスイッチ値読み込み)

dipsw_get 関数は、RY_R8C38 ボードのディップスイッチの状態を読み込む関数です。
戻り値は、ディップスイッチの値によって 0~15 の値が返ってきます。

```

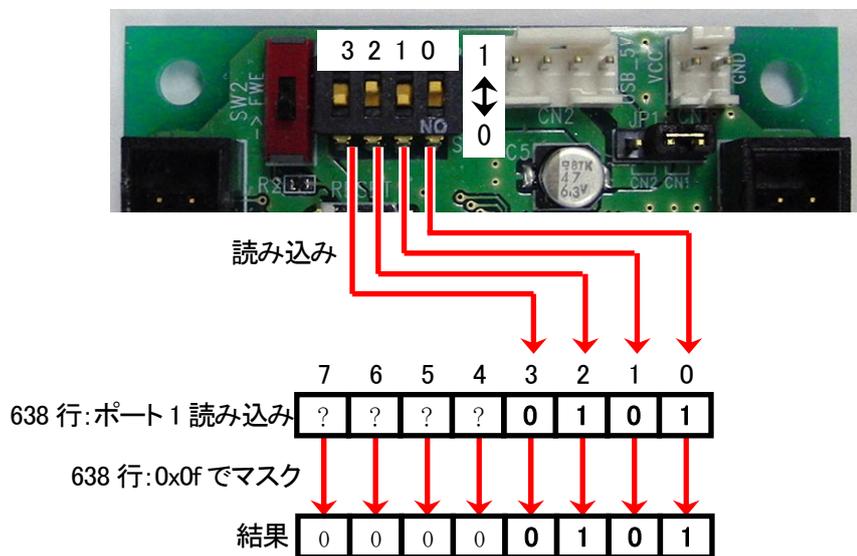
630 : /*****/
631 : /* ディップスイッチ値読み込み */
632 : /* 戻り値 スイッチ値 0~15 */
633 : /*****/
634 : unsigned char dipsw_get( void )
635 : {
636 :     unsigned char sw;
637 :
638 :     sw = p1 & 0x0f;          /* P1_3~P1_0読み込み */
639 :
640 :     return sw;
641 : }

```

RY_R8C38 ボードには 4bit のディップスイッチが搭載されています。左から順にマイコンの P1_3、P1_2、P1_1、P1_0 の各 bit に接続されています。

ポート1 の bit7~4 は関係ないので、ビット演算を使ってディップスイッチの bit だけ取り込みます。dipsw_get 関数を呼ぶと、0~15 の値が返ってきます。ディップスイッチを上にするると"1"、下(ON と書いてある側)にするると"0"です。

ディップスイッチが"0101"(下上下上)のときの、dipsw_get 関数の動きを下図に示します。



6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

6.4.18 pushsw_get関数(プッシュスイッチ値読み込み)

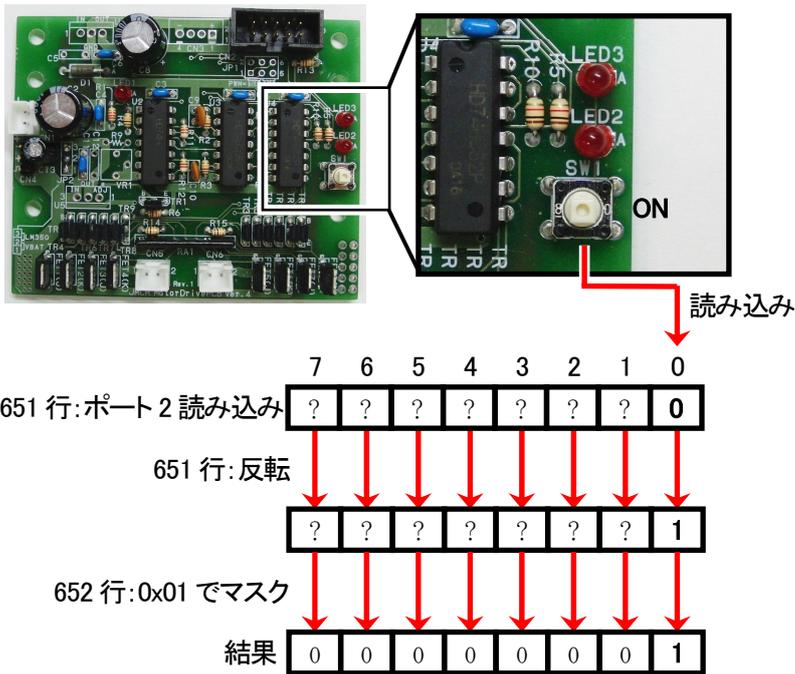
pushsw_get 関数は、モータドライブ基板のプッシュスイッチの値を読み込む関数です。
 戻り値は、プッシュスイッチが押されると1、離されていると0 が返ってきます。

```

643 : /*****/
644 : /* プッシュスイッチ値読み込み */
645 : /* 戻り値 スイッチ値 ON:1 OFF:0 */
646 : /*****/
647 : unsigned char pushsw_get( void )
648 : {
649 :     unsigned char sw;
650 :
651 :     sw = ~p2; /* スイッチのあるポート読み込み */
652 :     sw &= 0x01;
653 :
654 :     return sw;
655 : }
    
```

プッシュスイッチは、ポート2のbit0に接続されています。ポート2のbit7~1は関係ないので、ビット演算を使ってプッシュスイッチのbitだけ取り込みます。

プッシュスイッチを押したときの動きを下図に示します。



6.4.19 startbar_get関数(スタートバー検出センサ読み込み)

startbar_get 関数は、スタートバーがある(閉じている)かない(開いている)か、状態を読み込む関数です。戻り値は、スタートバーがあると1、なければ0が返ってきます。

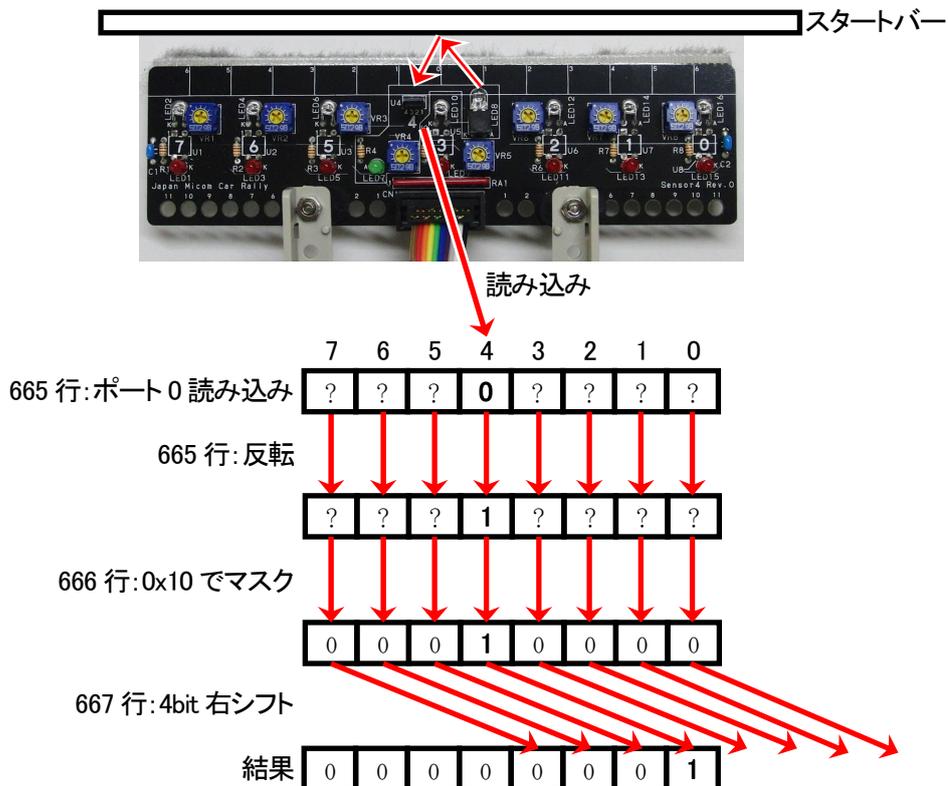
```

657 : /*****/
658 : /* スタートバー検出センサ読み込み */
659 : /* 戻り値 センサ値 ON(バーあり):1 OFF(なし):0 */
660 : /*****/
661 : unsigned char startbar_get( void )
662 : {
663 :     unsigned char b;
664 :
665 :     b = ~p0; /* スタートバー信号読み込み */
666 :     b &= 0x10;
667 :     b >>= 4;
668 :
669 :     return b;
670 : }

```

スタートバー検出センサは、ポート0のbit4に接続されています。ポート0のbit4以外は関係ないので、ビット演算を使ってプッシュスイッチのbitだけ取り込みます。

スタートバーがあるときの動きを下図に示します。



6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

6.4.20 led_out関数(LED制御)

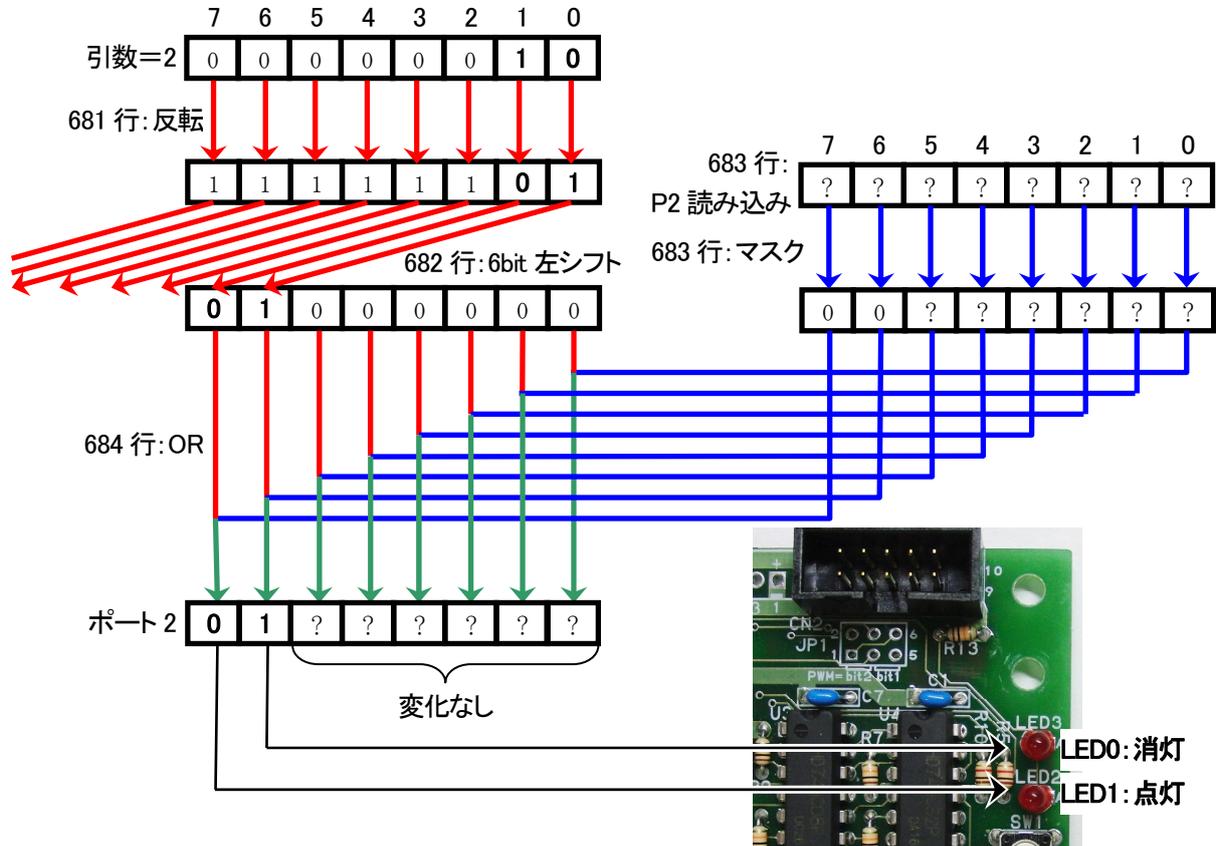
led_out 関数は、モータドライブ基板の LED1、LED0 を消灯／点灯させる関数です。
引数と LED1、LED0 の関係は下記のとおりです。

引数	2進数では	LED1	LED0
0	0 0	消灯	消灯
1	0 1	消灯	点灯
2	1 0	点灯	消灯
3	1 1	点灯	点灯

```

672 : /*****
673 : /* LED制御
674 : /* 引数 スイッチ値 LED0:bit0 LED1:bit1 "0":消灯 "1":点灯
675 : /* 例)0x3→LED1:ON LED0:ON 0x2→LED1:ON LED0:OFF
676 : *****/
677 : void led_out( unsigned char led )
678 : {
679 :     unsigned char data;
680 :
681 :     led = ~led;
682 :     led <<= 6;
683 :     data = p2 & 0x3f;
684 :     p2 = data | led;
685 : }
    
```

引数が2のときの動きを下図に示します。



6.4.21 motor関数(モータ速度制御)

左モータ、右モータへPWMを出力する関数です。また、引数の符号により正転、逆転の制御も行います。

```

687 : /*****/
688 : /* モータ速度制御 */
689 : /* 引数 左モータ:-100~100、右モータ:-100~100 */
690 : /*      0で停止、100で正転100%、-100で逆転100% */
691 : /* 戻り値 なし */
692 : /*****/
693 : void motor( int accele_l, int accele_r )
694 : {
695 :     int    sw_data;
696 :
697 :     sw_data = dipsw_get() + 5;
698 :     accele_l = accele_l * sw_data / 20;
699 :     accele_r = accele_r * sw_data / 20;
700 :
701 :     /* 左モータ制御 */
702 :     if( accele_l >= 0 ) {
703 :         p2 &= 0xfd;
704 :         trdgrd0 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * accele_l / 100;
705 :     } else {
706 :         p2 |= 0x02;
707 :         trdgrd0 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * ( -accele_l ) / 100;
708 :     }
709 :
710 :     /* 右モータ制御 */
711 :     if( accele_r >= 0 ) {
712 :         p2 &= 0xf7;
713 :         trdgrc1 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * accele_r / 100;
714 :     } else {
715 :         p2 |= 0x08;
716 :         trdgrc1 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * ( -accele_r ) / 100;
717 :     }
718 : }

```

(1) motor関数の使い方

motor 関数の使い方を下記に示します。

```
motor( 左モータの PWM 値 , 右モータの PWM 値 );
```

引数は、左モータの PWM 値と右モータの PWM 値をカンマで代入します。値とモータの回転の関係を下記に示します。

値	説明
-100~-1	逆転します。-100で100%逆転です。-100以上の値は設定できません。また、整数のみの設定になります。
0	モータが停止します。
1~100	正転します。100で100%正転です。100以上の値は設定できません。また、整数のみの設定になります。

実際にモータに出力される割合を、下記に示します。

$$\text{左モータに出力される PWM} = \text{motor 関数で設定した左モータの PWM 値} \times \frac{\text{ディップスイッチの値}+5}{20}$$

$$\text{右モータに出力される PWM} = \text{motor 関数で設定した右モータの PWM 値} \times \frac{\text{ディップスイッチの値}+5}{20}$$

例えば、motor 関数で左モータに 80 を設定した場合、左モータは正転で 80%の回転をするかというとは実はそうではありません。マイコンボード上にあるディップスイッチの値により、実際にモータへ出力される PWM の割合が変化します。

ディップスイッチが、”1100” (10 進数で 12) のとき、下記プログラムを実行したとします。

```
motor( -70 , 100 );
```

実際のモータに出力される PWM 値は、下記のようになります。

$$\text{左モータに出力される PWM} = -70 \times (12+5) \div 20 = -70 \times 0.85 = -59.5 = -59\%$$

$$\text{右モータに出力される PWM} = 100 \times (12+5) \div 20 = 100 \times 0.85 = 85\%$$

左モータの計算結果は-59.5%ですが、小数点は計算できないので切り捨てられ整数になります。よって左モータに出力される PWM 値は逆転 59%、右モータに出力される PWM 値は正転 85%となります。

これから、上記の内容がどのように実行されるのか説明します。

(2) ディップスイッチの割合に応じて、PWM値を変更

```
697 :      sw_data = dipsw_get() + 5;      dipsw_get() = ディップスイッチの値0～15
698 :      accele_l = accele_l * sw_data / 20;
699 :      accele_r = accele_r * sw_data / 20;
```

697 行	sw_data 変数にディップスイッチの値+5 の値を代入します。ディップスイッチの値は 0～15 なので、sw_data 変数の値は、5～20 になります。
698 行	左辺の accele_l 変数は、左モータに加える PWM 値の割合を代入する変数です。右辺の accele_l が motor 関数に設定した左モータの PWM 値です。 よって、次の計算を行って、左モータに加える PWM 値を設定します。 $\text{accele_l} = \text{accele_l}(\text{motor 関数で設定した左モータの PWM}) \times \text{sw_data} / 20$ accele_l 変数の範囲は、-100～100 の値です。
699 行	左辺の accele_r 変数は、右モータに加える PWM 値の割合を代入する変数です。右辺の accele_r が motor 関数に設定した右モータの PWM 値です。 よって、次の計算を行って、右モータに加える PWM 値を設定します。 $\text{accele_r} = \text{accele_r}(\text{motor 関数で設定した右モータの PWM}) \times \text{sw_data} / 20$ accele_r 変数の範囲は、-100～100 の値です。

(3) 左モータ制御

左モータを制御する部分です。左モータの PWM は P2_2 端子から出力します。P2_2 端子から出力する PWM の設定は、タイマ RD ジェネラルレジスタ B0(TRDGRB0)に PWM 値を設定します。ただし、直接設定するのではなく、バッファレジスタであるタイマ RD ジェネラルレジスタ D0(TRDGRD0)に設定します。

```

701 :    /* 左モータ制御 */
702 :    if( accele_1 >= 0 ) {
703 :        p2 &= 0xfd;           p2 = p2 AND 0xfdという意味です
704 :        trdgrd0 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * accele_1 / 100;
705 :    } else {
706 :        p2 |= 0x02;          p2 = p2 OR 0x02という意味です
707 :        trdgrd0 = (long)( PWM_CYCLE - 1 ) * ( -accele_1 ) / 100;
708 :    }

```

702 行	左モータの PWM 値の割合が正の数か負の数かをチェックします。 正の数なら 703～704 行、負の数なら 706～707 行を実行します。																																				
703 行 ～ 704 行	<p>正の数なら 703～704 行を実行します。 P2_1="0"を設定し、P2_2 端子から PWM 出力すると、PWM の割合に応じて左モータが正転します。 703 行目で下表のビット演算を行い、P2_1 端子を"0"にします。</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>bit</th> <th>7</th> <th>6</th> <th>5</th> <th>4</th> <th>3</th> <th>2</th> <th>1</th> <th>0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>元の値 (ポート 2)</td> <td>P2_7</td> <td>P2_6</td> <td>P2_5</td> <td>P2_4</td> <td>P2_3</td> <td>P2_2</td> <td>P2_1</td> <td>P2_0</td> </tr> <tr> <td>AND 値</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>結果</td> <td>P2_7</td> <td>P2_6</td> <td>P2_5</td> <td>P2_4</td> <td>P2_3</td> <td>P2_2</td> <td>0</td> <td>P2_0</td> </tr> </tbody> </table> <p>704 行目で次の計算を行って、タイマ RD ジェネラルレジスタ D0(TRDGRD0)へ PWM 値を設定します。小数点が出た場合は、切り捨てられます。</p> $\begin{aligned} \text{TRDGRD0} &= (\text{PWM_CYCLE} - 1) \times \frac{\text{accele_1} (0\sim 100)}{100} \\ &= 39998 \times \frac{\text{accele_1} (0\sim 100)}{100} \end{aligned}$ <p>例えば accele_1=80 なら、TRDGRD0 は次のように計算されます。</p> $\text{TRDGRD0} = 39998 \times 80 / 100 = 31998.4 = 31998$	bit	7	6	5	4	3	2	1	0	元の値 (ポート 2)	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	P2_1	P2_0	AND 値	1	1	1	1	1	1	0	1	結果	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	0	P2_0
bit	7	6	5	4	3	2	1	0																													
元の値 (ポート 2)	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	P2_1	P2_0																													
AND 値	1	1	1	1	1	1	0	1																													
結果	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	0	P2_0																													

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

706 行 ～ 707 行	負の数なら 706～707 行を実行します。 P2_1="1"を設定し、P2_2端子からPWM出力すると、PWMの割合に応じて左モータが逆転します。 706 行目で下表のビット演算を行い、P2_1 端子を"1"にします。								
	bit	7	6	5	4	3	2	1	0
	元の値 (ポート2)	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	P2_1	P2_0
	OR 値	0	0	0	0	0	0	1	0
結果	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	1	P2_0	
	707 行目で次の計算を行って、タイマ RD ジェネラルレジスタ D0(TRDGRD0)へ PWM 値を設定します。小数点が出た場合は、切り捨てられます。								
	$\begin{aligned} \text{TRDGRD0} &= (\text{PWM_CYCLE} - 1) \times \frac{-\text{accele_l} \ (-1\sim-100)}{100} \\ &= 39998 \times \frac{-\text{accele_l} \ (-1\sim-100)}{100} \end{aligned}$								
	<p>ポイントは、accele_l 変数が負の数ということです。回路的には P2_1="1"で逆転の設定になっているので accele_l は、正の数に直して計算します。直し方は、計算式の中で「-accele_l」としています。例えば accele_l=-50 なら、TRDGRD0 は次のように計算されます。</p>								
	$\text{TRDGRD0} = 39998 \times \{-(-50)\} / 100 = 39998 \times 50 / 100 = 19999$								

(4) 右モータ制御

右モータを制御する部分です。右モータの PWM は P2_4 端子から出力します。P2_4 端子から出力する PWM の設定は、タイマ RD ジェネラルレジスタ A1(TRDGRA1)に PWM 値を設定します。ただし、直接設定するのではなく、バッファレジスタであるタイマ RD ジェネラルレジスタ C1(TRDGRC1)に設定します。

710 :	/* 右モータ制御 */	
711 :	if(accele_r >= 0) {	
712 :	p2 &= 0xf7;	p2 = p2 AND 0xf7という意味です
713 :	trdgrc1 = (long)(PWM_CYCLE - 1) * accele_r / 100;	
714 :	} else {	
715 :	p2 = 0x08;	p2 = p2 OR 0x08という意味です
716 :	trdgrc1 = (long)(PWM_CYCLE - 1) * (-accele_r) / 100;	
717 :	}	

711 行	右モータの PWM 値の割合が正の数か負の数かをチェックします。 正の数なら 712～713 行、負の数なら 715～716 行を実行します。																																				
712 行 ～ 713 行	<p>正の数なら 712～713 行を実行します。 P2_3="0"を設定し、P2_4 端子から PWM 出力すると、PWM の割合に応じて右モータが正転します。 712 行目で下表のビット演算を行い、P2_3 端子を"0"にします。</p> <table border="1" data-bbox="475 414 1243 656"> <thead> <tr> <th>bit</th> <th>7</th> <th>6</th> <th>5</th> <th>4</th> <th>3</th> <th>2</th> <th>1</th> <th>0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>元の値 (ポート 2)</td> <td>P2_7</td> <td>P2_6</td> <td>P2_5</td> <td>P2_4</td> <td>P2_3</td> <td>P2_2</td> <td>P2_1</td> <td>P2_0</td> </tr> <tr> <td>AND 値</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>結果</td> <td>P2_7</td> <td>P2_6</td> <td>P2_5</td> <td>P2_4</td> <td>0</td> <td>P2_2</td> <td>P2_1</td> <td>P2_0</td> </tr> </tbody> </table> <p>713 行目で次の計算を行って、タイマ RD ジェネラルレジスタ C1(TRDGRC1)へ PWM 値を設定しています。小数点が出た場合は、切り捨てられます。</p> $\begin{aligned} \text{TRDGRC1} &= (\text{PWM_CYCLE} - 1) \times \frac{\text{accele_r} (0\sim 100)}{100} \\ &= 39998 \times \frac{\text{accele_r} (0\sim 100)}{100} \end{aligned}$ <p>例えば accele_r=20 なら、TRDGRC1 は次のように計算されます。</p> $\text{TRDGRC1} = 39998 \times 20 / 100 = 7999.6 = 7999$	bit	7	6	5	4	3	2	1	0	元の値 (ポート 2)	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	P2_1	P2_0	AND 値	1	1	1	1	0	1	1	1	結果	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	0	P2_2	P2_1	P2_0
bit	7	6	5	4	3	2	1	0																													
元の値 (ポート 2)	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	P2_1	P2_0																													
AND 値	1	1	1	1	0	1	1	1																													
結果	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	0	P2_2	P2_1	P2_0																													
715 行 ～ 716 行	<p>負の数なら 715～716 行を実行します。 P2_3="1"を設定し、P2_4 端子から PWM 出力すると、PWM の割合に応じて右モータが逆転します。 715 行目で下表のビット演算を行い、P2_3 端子を"1"にします。</p> <table border="1" data-bbox="475 1238 1243 1480"> <thead> <tr> <th>bit</th> <th>7</th> <th>6</th> <th>5</th> <th>4</th> <th>3</th> <th>2</th> <th>1</th> <th>0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>元の値 (ポート 2)</td> <td>P2_7</td> <td>P2_6</td> <td>P2_5</td> <td>P2_4</td> <td>P2_3</td> <td>P2_2</td> <td>P2_1</td> <td>P2_0</td> </tr> <tr> <td>OR 値</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>結果</td> <td>P2_7</td> <td>P2_6</td> <td>P2_5</td> <td>P2_4</td> <td>1</td> <td>P2_2</td> <td>P2_1</td> <td>P2_0</td> </tr> </tbody> </table> <p>716 行目で次の計算を行って、タイマ RD ジェネラルレジスタ C1(TRDGRC1)へ PWM 値を設定します。小数点が出た場合は、切り捨てられます。</p> $\begin{aligned} \text{TRDGRC1} &= (\text{PWM_CYCLE} - 1) \times \frac{-\text{accele_r} (-1\sim -100)}{100} \\ &= 39998 \times \frac{-\text{accele_r} (-1\sim -100)}{100} \end{aligned}$ <p>ポイントは、accele_r 変数が負の数だということです。回路的には P2_3="1"で逆転の設定になっているので accele_r は、正の数に直して計算します。直し方は、計算式の中で「-accele_r」として行います。例えば accele_r=-90 なら、TRDGRC1 は次のように計算されます。</p> $\text{TRDGRC1} = 39998 \times \{-(-90)\} / 100 = 39998 \times 90 / 100 = 35998.2 = 35998$	bit	7	6	5	4	3	2	1	0	元の値 (ポート 2)	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	P2_1	P2_0	OR 値	0	0	0	0	1	0	0	0	結果	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	1	P2_2	P2_1	P2_0
bit	7	6	5	4	3	2	1	0																													
元の値 (ポート 2)	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	P2_3	P2_2	P2_1	P2_0																													
OR 値	0	0	0	0	1	0	0	0																													
結果	P2_7	P2_6	P2_5	P2_4	1	P2_2	P2_1	P2_0																													

(5) ディップスイッチの値とモータ出力

motor 関数に 100%を設定したとき、ディップスイッチの値により実際の出力がどう変わるか、下記に示します。

ディップスイッチ				10 進数	計算	PWM の割合
P1_3	P1_2	P1_1	P1_0			
0	0	0	0	0	5/20	25%
0	0	0	1	1	6/20	30%
0	0	1	0	2	7/20	35%
0	0	1	1	3	8/20	40%
0	1	0	0	4	9/20	45%
0	1	0	1	5	10/20	50%
0	1	1	0	6	11/20	55%
0	1	1	1	7	12/20	60%
1	0	0	0	8	13/20	65%
1	0	0	1	9	14/20	70%
1	0	1	0	10	15/20	75%
1	0	1	1	11	16/20	80%
1	1	0	0	12	17/20	85%
1	1	0	1	13	18/20	90%
1	1	1	0	14	19/20	95%
1	1	1	1	15	20/20	100%

6.4.22 handle関数(サーボハンドル操作)

```

720 : /*****/
721 : /* サーボハンドル操作 */
722 : /* 引数   サーボ操作角度：-90～90 */
723 : /*      -90で左へ90度、0でまっすぐ、90で右へ90度回転 */
724 : /*****/
725 : void handle( int angle )
726 : {
727 :     /* サーボが左右逆に動く場合は、「-」を「+」に替えてください */
728 :     trdgrd1 = SERVO_CENTER - angle * HANDLE_STEP;
729 : }

```

(1) handle関数の使い方

handle 関数の使い方を下記に示します。

```
handle( サーボの角度 );
```

引数は、サーボの角度を設定します。値とサーボの角度の関係を下記に示します。

値	説明
マイナス	指定した角度分、左へサーボを曲げます。
0	サーボが0度(まっすぐ)を向きます。0を設定してサーボがまっすぐ向かない場合、「SERVO_CENTER」の値がずれています。この値を調整してください。
プラス	指定した角度分、右へサーボを曲げます。

プログラム例を、下記に示します。

```

handle( 0 );           0度
handle( 30 );         右 30度
handle( -45 );        左 45度

```

(2) プログラムの内容

728 : trdgrd1 = SERVO_CENTER - angle * HANDLE_STEP;
① ② ③ ④

①	サーボに接続されている P2.5 端子の PWM の ON 幅を設定するのは、TRDGRB1 です。ただ、直接設定するのではなくバッファレジスタである TRDGRD1 に設定します。
②	0 度の際の値です。
③	handle 関数で指定した角度が代入されている変数です。
④	1 度当たりの増分です。

TRDGRD1 に代入される値の計算例を下記に示します。

※SERVO_CENTER=3749、HANDLE_STEP=22 とします。

• 0 度の際

$$\begin{aligned}
 \text{TRDGRD1} &= \text{SERVO_CENTER} - \text{angle} * \text{HANDLE_STEP} \\
 &= 3749 - \boxed{0} * 22 \\
 &= 3749
 \end{aligned}$$

• 30 度の際

$$\begin{aligned}
 \text{TRDGRD1} &= \text{SERVO_CENTER} - \text{angle} * \text{HANDLE_STEP} \\
 &= 3749 - \boxed{30} * 22 \\
 &= 3749 - 660 \\
 &= 3089
 \end{aligned}$$

• -45 度の際

$$\begin{aligned}
 \text{TRDGRD1} &= \text{SERVO_CENTER} - \text{angle} * \text{HANDLE_STEP} \\
 &= 3749 - \boxed{(-45)} * 22 \\
 &= 3749 - (-990) \\
 &= 4739
 \end{aligned}$$

6.4.23 スタート

メイン関数です。スタートアップルーチンから呼ばれて最初に実行する C 言語のプログラムはここからです。

```

63 : /*****
64 : /* メインプログラム */
65 : *****/
66 : void main( void )
67 : {
68 :     int    i;
69 :
70 :     /* マイコン機能の初期化 */
71 :     init();                /* 初期化 */
72 :     asm(" fset I ");      /* 全体の割り込み許可 */
73 :
74 :     /* マイコンカーの状態初期化 */
75 :     handle( 0 );
76 :     motor( 0, 0 );

```

71 行	R8C/38A マイコンの内蔵周辺機能を初期化する関数です。
72 行	全体の割り込みを許可する命令です。 init 関数内でタイマ RB の割り込みを許可していますが、全体の割り込みを許可しなければ割り込みは発生しません。全体の割り込みを許可する命令は、C 言語で記述することができないため、asm 命令を使ってアセンブリ言語で割り込みを許可する命令を記述しています。
75 行 76 行	マイコンカーの状態を初期化します。 handle 関数でサーボの角度を 0 度にします。 motor 関数で左モータの回転を 0%、右モータの回転を 0%にします。

6.4.24 パターン方式について

kit07_38a.c では、パターン方式という方法でプログラムを実行します。

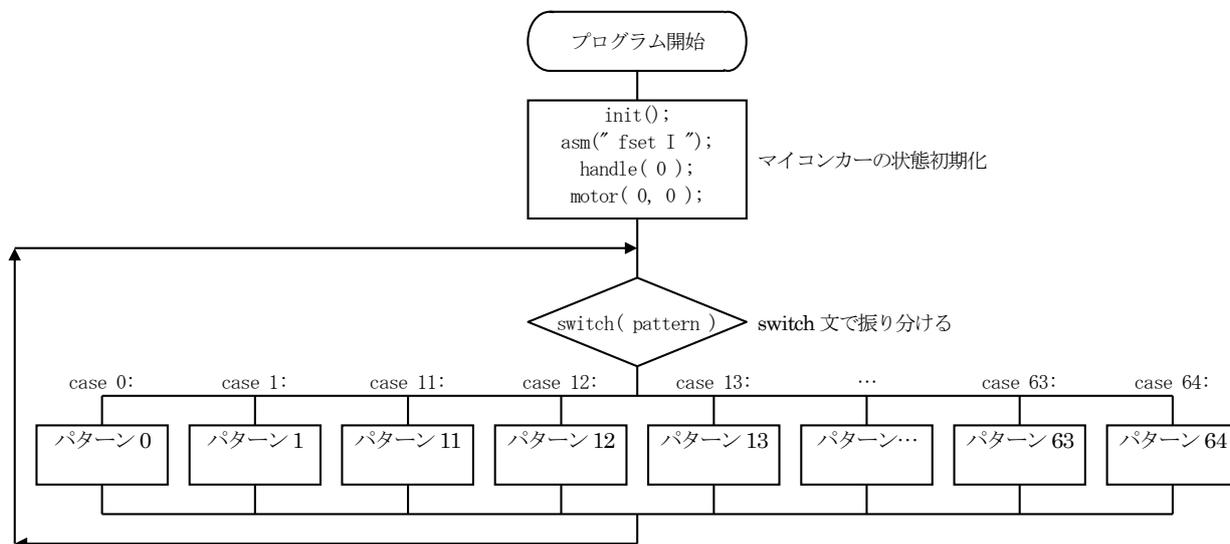
仕組みは、あらかじめプログラムを細かく分けておきます。例えば、「スイッチ入力待ちの処理を行うプログラム」、「スタートバーが開いたかチェックする処理を行うプログラム」、などです。

次に、pattern という変数を作ります。この変数に設定した値により、どのプログラムを実行するか選択します。例えば、パターン変数が 0 のときはスイッチ入力待ちの処理、パターン変数が 1 のときはスタートバーが開いたかチェックする処理... などです。

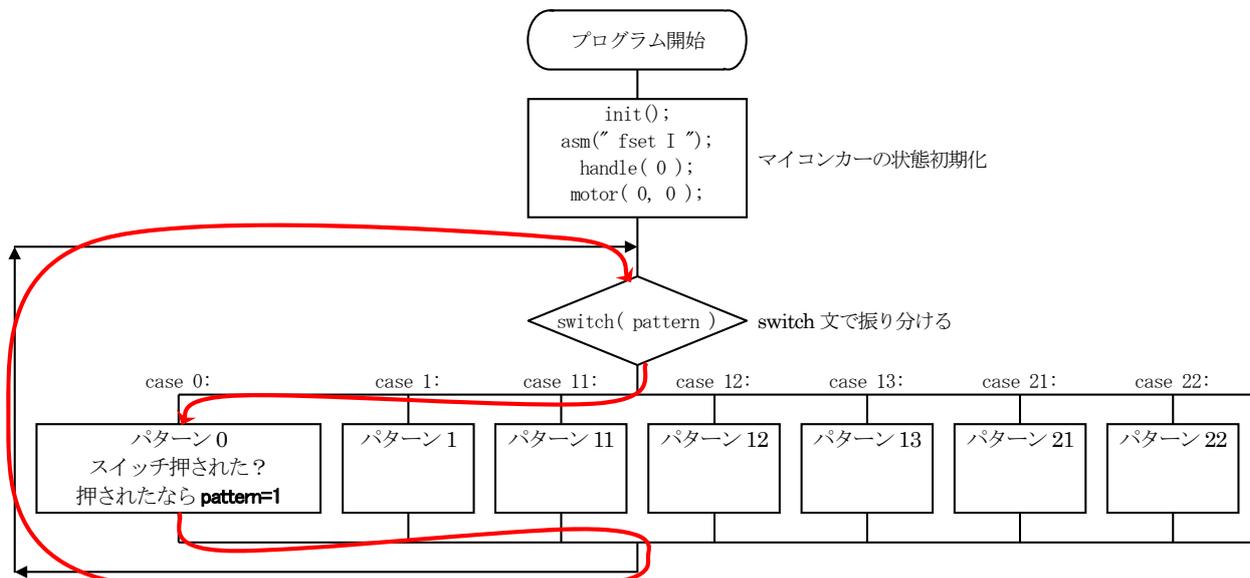
この方式を使うと、パターンごとに処理を分けられるため、プログラムが見やすくなります。パターン方式は、「プログラムのブロック化」と言うこともできます。

6.4.25 プログラムの作り方

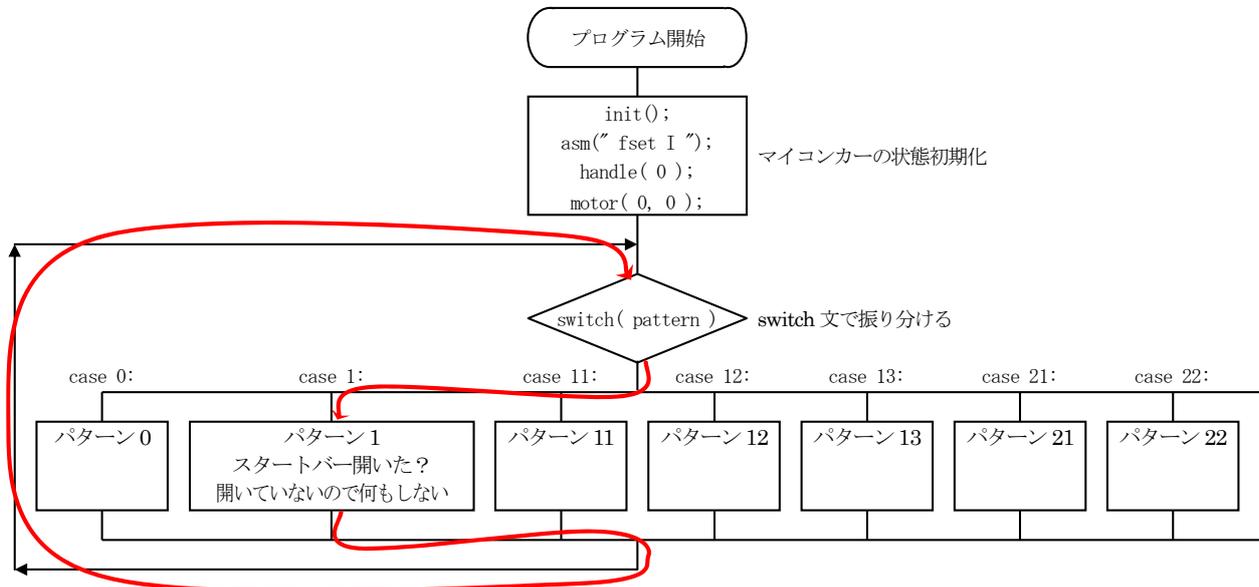
パターン方式を C 言語で行うには、switch 文で分岐させます。フローチャートは下図のようになります。



起動時、pattern 変数は 0 です。switch 文により case 0 部分のプログラム「パターン 0 プログラム」を実行し続けます。後ほど説明しますが、パターン 0 はスイッチ入力待ちです。スイッチが押されると、「pattern=1」が実行されます。下図のようです。

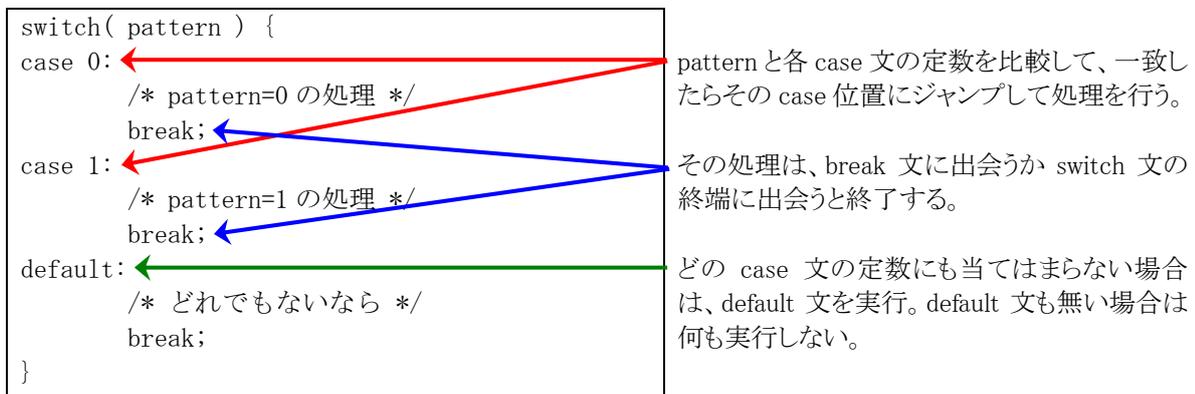


次に switch 文を実行したとき、pattern 変数の値が 1 になっているので、case 1 部分のプログラムが実行されます。本プログラムでは、switch(pattern)の case 1 のプログラムを、「パターン 1 のプログラム」と言うことにします。パターン 1 は、スタートバーが開いたかどうかチェックする部分です。下図のようです。



このように、プログラムをブロック化します。ブロック化したプログラムでは、「スタートスイッチが押されたか」、「スタートバーが開いたか」など簡単なチェックを行い、条件を満たすとパターン番号 (pattern 変数の値) を変えます。

プログラムは下記のようになります。通常の switch～case 文です。



6.4.26 パターンの内容

kit07_38a.c のパターン番号と、プログラムの処理内容、パターンが変わる条件は下記のようにになっています。

現在のパターン	処理内容	パターンが変わる条件
0	スイッチ入力待ち	•スイッチを押したらパターン 1 へ
1	スタートバーが開いたか チェック	•スタートバーが開いたことを検出したらパターン 11 へ
11	通常トレース	•右大曲げになったらパターン 12 へ •左大曲げになったらパターン 13 へ •クロスラインを検出したらパターン 21 へ •右ハーフラインを検出したらパターン 51 へ •左ハーフラインを検出したらパターン 61 へ
12	右へ大曲げの終わりの チェック	•右大曲げが終わったらパターン 11 へ •クロスラインを検出したらパターン 21 へ •右ハーフラインを検出したらパターン 51 へ •左ハーフラインを検出したらパターン 61 へ
13	左へ大曲げの終わりの チェック	•左大曲げが終わったらパターン 11 へ •クロスラインを検出したらパターン 21 へ •右ハーフラインを検出したらパターン 51 へ •左ハーフラインを検出したらパターン 61 へ
21	1本目のクロスライン 検出時の処理	•サーボ、スピードの設定を終えたらパターン 22 へ
22	2本目を読み飛ばす	•100ms たったらパターン 23 へ
23	クロスライン後のトレース、 クランク検出	•左クランクを見つけたらパターン 31 へ •右クランクを見つけたらパターン 41 へ
31	左クランククリア処理 安定するまで少し待つ	•200ms たったならパターン 32 へ
32	左クランククリア処理 曲げ終わりのチェック	•左クランクをクリアしたならパターン 11 へ
41	右クランククリア処理 安定するまで少し待つ	•200ms たったならパターン 42 へ
42	右クランククリア処理 曲げ終わりのチェック	•右クランクをクリアしたならパターン 11 へ
51	1本目の右ハーフライン 検出時の処理	•サーボ、スピードの設定を終えたらパターン 52 へ
52	2本目を読み飛ばす	•100ms たったならパターン 53 へ
53	右ハーフライン後の トレース	•中心線が無くなったなら右へハンドルを曲げてパターン 54 へ
54	右レーンチェンジ終了 のチェック	•新しい中心線がセンサの中心に来たらパターン 11 へ
61	1本目の左ハーフライン 検出時の処理	•サーボ、スピードの設定を終えたらパターン 62 へ
62	2本目を読み飛ばす	•100ms たったならパターン 63 へ
63	左ハーフライン後の トレース	•中心線が無くなったなら左へハンドルを曲げてパターン 64 へ
64	左レーンチェンジ終了 のチェック	•新しい中心線がセンサの中心に来たらパターン 11 へ
現在のパターン	処理内容	内容

6.4.27 パターン方式の最初while、switch部分

```

78 :   while( 1 ) {
79 :       switch( pattern ) {
105 :           case 0:
                パターン0時の処理
119 :               break;
120 :
121 :           case 1:
                パターン1時の処理
137 :               break;

                それぞれのパターン処理

473 :           default:
474 :               /* どれも無い場合は待機状態に戻す */
475 :               pattern = 0;
476 :               break;
477 :       }
478 :   }

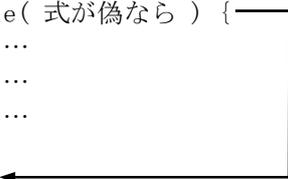
```

対 対

78 行の「while(1) {」と 478 行の「}」が対、79 行の「switch(pattern) {」と 477 行の「}」が対となります。

通常、中カッコ「{」があるとそれと対になる中カッコ閉じ「}」が来るまで、くられた中は 4 文字右にずらして分かりやすくします。このプログラムも 4 文字右にずらしています。しかし、while 部分と switch 部分は同列に書いています。これは、プログラムが複雑になった場合に画面の右端を超えて 2 行になり、見づらくなるのを防ぐためです。元々、人間に分かりやすくするために列をずらしているわけですから、コンパイル上はまったく問題ありません。どうしても気になってしまう場合は、79～477 行を 4 文字分、右にずらすと良いでしょう。

「while(式)」は、式の中が「真」なら { } でくくった命令を繰り返し、「偽」なら { } でくくった次の命令から実行するという制御文です。

<pre> while(式が真なら) { } </pre> 	<pre> while(式が偽なら) { } ... </pre> 
---	--

「真」、「偽」とは、

	説明	例
真	正しいこと、0 以外	3<5 3==3 1 2 3 -1 -2 -3
偽	正しくないこと、0	5<3 3==6 0

と定義されています。プログラムは、「while(1)」となっています。1は常に「真」ですので while の { } 内を無限に繰り返します。Windows プログラムなどで無限ループを行うと、アプリケーションが終了できなくなり困りますが、今回マイコンカーを動かすためのプログラムなのでこれで構いません。マイコンカーがゴール(または脱輪)すれば、人間が取り上げてスイッチを切ればいいのです。逆にマイコンは、適切に終了処理をせずにプログラムを終わらせてしまうと、プログラムが書かれていない領域にまで行ってしまい暴走してしまいます。マイコンは、何も

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

しないことを繰り返して(無限ループ)終了させないか、スリープモードと呼ばれる低消費電力モードに移り動作を停止させて次に復帰するタイミングを待つのが普通です。

6.4.28 パターン 0: スイッチ入力待ち

パターン 0 は、スイッチが押されたかチェックする部分です。チェック中、動作しているのか止まっているのか分かりません。そのため、LED0 と LED1 を交互に光らせます。

まず、スイッチ検出部分です。pushsw_get 関数でスイッチをチェックします。押されると 1 が返ってくるので、カッコの中が実行されパターンを 1 にします。

```

105 :     case 0:
106 :         /* スイッチ入力待ち */
107 :         if( pushsw_get() ) {           ←スイッチが押されたなら(戻り値が 0 以外なら)
108 :             pattern = 1;              ←パターンを1に
109 :             cnt1 = 0;                  ←cnt1 を 0 に
110 :             break;                    ←switch 文を終了
111 :         }

```

107 行	<p>プッシュスイッチが押されたら、カッコの中のプログラム(108~110 行)を実行します。押されていない場合は実行しません。</p> <p>if 文は比較です。次のプログラムは、pushsw_get 関数の戻り値が 1 かどうか比較しています。</p> <pre> if(pushsw_get() == 1) { pushsw_get 関数の戻り値が 1 なら </pre> <p>今回のプログラムは、次のようになっています。</p> <pre> if(pushsw_get()) { </pre> <p>比較していません。C 言語では次のような意味になります。</p> <pre> if(値) { 値が0以外なら成り立つと判断し、この部分を実行 } else { 値が0なら成り立たないと判断し、この部分を実行 } </pre> <p>pushsw_get 関数の戻り値は、スイッチが押されたら 1、押されていない場合は 0 なので、押されたら下記のように動作します。</p> <pre> if(1) { pushsw_get()の部分が 1 になります 値は 0 以外なので、カッコの中を実行 } </pre>
108 行	<p>pattern 変数に 1 を代入しています。次に switch-case 文を実行するときは「case 1:」部分を実行します。</p>

次にLEDを点滅させるプログラムを追加します。点滅は、0.1秒間LED0が点灯、次の0.1秒間LED1が点灯、それを繰り返す処理にします。

112 :	if(cnt1 < 100) {	←cnt1 が 0~99 か
113 :	led_out(0x1);	←なら LED0 のみ点灯
114 :	} else if(cnt1 < 200) {	←cnt1 が 100~199 か
115 :	led_out(0x2);	←なら LED1 のみ点灯
116 :	} else {	←それ以外なら(200 以上)
117 :	cnt1 = 0;	←cnt1 を0にする
118 :	}	

通常の変数、例えば pattern 変数は、一度設定すると次に変更するまで値は変わりません。kit07_38a.c では、**cnt0 変数と cnt1 変数だけは例外です**。cnt0 と cnt1 は割り込み関数内で 1ms ごとに +1 しています。そのため、この変数を使って時間を計ることができます。

119 行の break 文は、case 0 を終えるための break です。

78 :	while(1) {	←
79 :	switch(pattern) {	
105 :	case 0:	
中略		
119 :	break;	①
中略		
477 :	}	←
478 :	}	←

②

①	119 行の break 文で、switch-case 文の中カッコ閉じである 477 行の次の行へ移ります。
②	次に 478 行を実行しますが、ここにある中カッコ閉じは 78 行にある while 文の中カッコ閉じなので、78 行へ戻ります。
③	79 行の switch-case 文を実行して、pattern 変数に応じて、case 文に移ります。

※cnt1 変数を使わなかった場合

もし、cnt1 を使わずに、timer 関数を使ったらどうなるでしょうか。

```

    if( pushsw_get() ) {
        pattern = 1;
        cnt1 = 0;
        break;
    }
    timer( 100 );           ←この行で、100ms 止まってしまう！！
    led_out( 0x1 );
    timer( 100 );           ←この行で、100ms 止まってしまう！！
    led_out( 0x2 );
    break;

```

プログラムがシンプルになりました。こちらの方がいい気がします。しかし、timer 関数は**待つこと以外は何もしません**。そのため、timer 関数実行中にプッシュスイッチを押して離れた場合、pushsw_get 関数が実行されたときにはすでにスイッチは押されていないので検出もれがおこります。このプログラムの timer 関数の実行は 0.1 秒なので、かなり素早くスイッチを押さなければ検出もれは起こりませんが、もしこれが何秒間というように長い時間になるとスイッチをチェックしない時間が長すぎ、検出もれをおこします。このため、**cnt1 変数を使って時間をチェックしながら、スイッチのチェックも行っています**。

6.4.29 パターン 1: スタートバーが開いたかチェック

パターン 1 は、スタートバーが開いたかどうかチェックする部分です。チェック中、本当に動作しているのか止まっているのか分かりません。そのため、LED0 と LED1 を交互に光らせます。

まず、スタートバーの開閉を検出する部分です。

```

121 :     case 1:
122 :         /* スタートバーが開いたかチェック */
123 :         if( !startbar_get() ) {
124 :             /* スタート！！ */
125 :             led_out( 0x0 );
126 :             pattern = 11;
127 :             cnt1 = 0;
128 :             break;
129 :         }

```

123 行	<p>スタートバーが開いたら、カッコの中のプログラム(125~128 行)を実行します。閉じたままだと実行しません。</p> <p>startbar_get 関数は、スタートバーがあれば(センサに反応があれば)1 が、スタートバーがなければ(センサに反応がなければ)0 が戻ってくる関数です。 先ほどの pushsw_get 関数と同じようにプログラムしてみます。</p> <pre> if(startbar_get()) { スタートバーがあればこの部分を実行 } </pre> <p>スタートバーがあればカッコの中を実行してしまいます。本当は、スタートバーがなくなればカッコの中を実行したいです。そのため、スタートバーがなければカッコの中を実行するように「!」を付けて、否定します。「!」をつけると、「でないなら」となります。</p> <pre> if(!値) { 値が0以外でないならこの部分を実行→0ならこの部分を実行 } else { 値が0でないならこの部分を実行→0以外ならこの部分を実行 } </pre> <p>よって、次のような動作になります。</p> <pre> if(!startbar_get()) { スタートバーがなければ、この部分を実行 } </pre>
126 行	<p>pattern 変数に 11 を代入しています。次に swtich-case 文を実行するときは「case 11:」部分を実行します。</p>
128 行	<p>break 文がくると、swtich-case 文の終わりの中カッコ閉じに移ります。</p>

次に、LED を点滅させるプログラムを実行します。点滅は、0.05 秒間 LED0 が点灯、次の 0.05 秒間 LED1 が点灯、それを繰り返す処理にします。パターン 0 より、速く点滅させて、スタートバーが開くことを待っていることを分かりやすくしています。

130 :	if(cnt1 < 50) {	←cnt1 が 0~49 か
131 :	led_out(0x1);	←なら LED0 のみ点灯
132 :	} else if(cnt1 < 100) {	←cnt1 が 50~99 か
133 :	led_out(0x2);	←なら LED1 のみ点灯
134 :	} else {	←それ以外なら(100 以上)
135 :	cnt1 = 0;	←cnt1 を 0 にする
136 :	}	
137 :	break;	

6.4.30 パターン 11: 通常トレース

パターン 11 は、センサを読み込んで、左モータ、右モータ、サーボを制御する状態です。

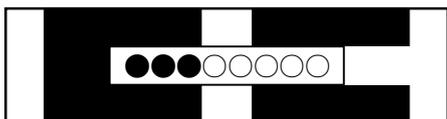
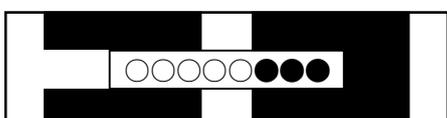
まず、想定されるセンサの状態を考えます。センサは 8 個ありますが、すべて使うとセンサの検出状態が多くプログラムが複雑になることが考えられます。そこで「MASK3_3」でマスクをかけて、右 3 個、左 3 個、合計 6 個のセンサでコースの状態を検出するようにします。

次に、そのときの左モータの PWM 値、右モータの PWM 値、ハンドル切れ角を考えます。考え方は、センサが中心のときはハンドルをまっすぐにしてスピードを上げます。センサのずれが大きくなればなるほど、ハンドルの曲げ角を大きくして、左モータ、右モータのスピードを落とします。

kit07_38a.c では、下記のようにしました。

	コースとセンサの状態	センサを読み込んだときの値	16進数	ハンドル角度	左モータ PWM	右モータ PWM
1		00000000	0x00	0	100	100
2		00000100	0x04	5	100	100
3		00000110	0x06	10	80	67
4		00000111	0x07	15	50	38
5		00000011	0x03	25	30	19
6		00100000	0x20	-5	100	100
7		01100000	0x60	-10	67	80
8		11100000	0xe0	-15	38	50
9		11000000	0xc0	-25	19	30

また、マイコンカーのコースにはクロスラインや右ハーフライン、左ハーフラインがあります。それぞれ、検出する関数があるのでそれを使います。

	コースとセンサの状態	コースの特徴、処理	チェックする関数名
10	 <p>センサは 6 個使用</p>	<p>横線 (クロスライン)</p> <p>↓</p> <p>検出したならクランク処理へ (パターン 21)</p>	check_crossline
11	 <p>センサは 8 個使用</p>	<p>中心から右側のみの横線 (右ハーフライン)</p> <p>↓</p> <p>検出したなら右ハーフライン 処理へ(パターン 51)</p>	check_rightline
12	 <p>センサは 8 個使用</p>	<p>中心から左側のみの横線 (左ハーフライン)</p> <p>↓</p> <p>検出したなら左ハーフライン 処理へ(パターン 61)</p>	check_leftline

この表に基づいて、プログラムを書いていきます。

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

(1) センサ読み込み

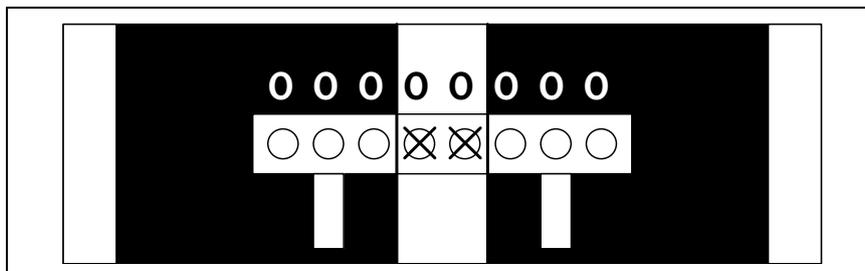
```
153 :          switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
```

センサの状態を読み込みます。右 3 個、左 3 個のセンサを読み込むので MASK3_3 を使います。センサの状態によりプログラムを分岐させる部分は、switch-case 文を使います。

(2) 直進

```
154 :          case 0x00:
155 :              /* センタ→まっすぐ */
156 :              handle( 0 );
157 :              motor( 100 , 100 );
158 :              break;
```

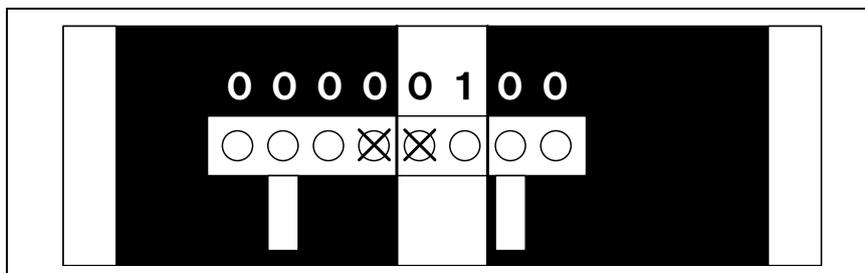
センサが「0x00」の状態です。この状態は下図のように、まっすぐ進んでいる状態です。サーボ角度 0 度、左モータ 100%、右モータ 100%で進みます。



(3) 左寄り

```
160 :          case 0x04:
161 :              /* 微妙に左寄り→右へ微曲げ */
162 :              handle( 5 );
163 :              motor( 100 , 100 );
164 :              break;
```

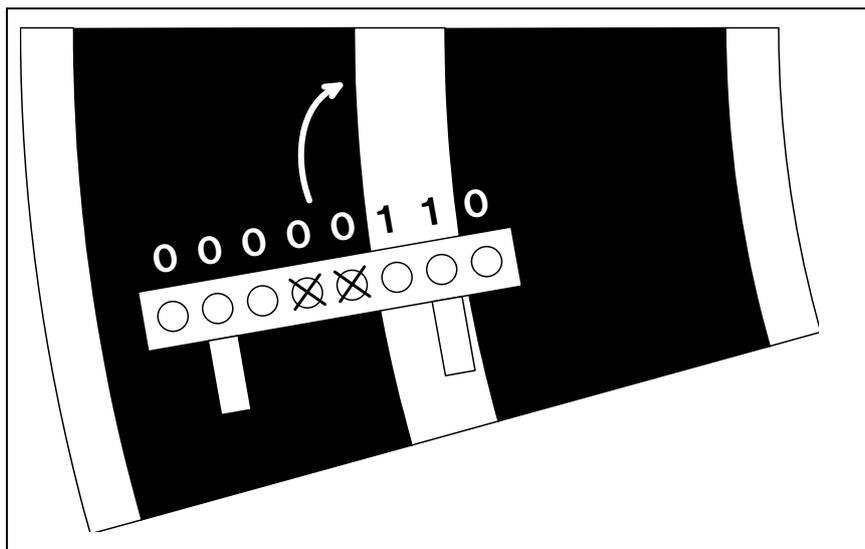
センサが「0x04」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが微妙に左に寄っている状態です。サーボを右に 5 度、左モータ 100%、右モータ 100%で進み、中心に寄るようにします。



(4) 少し左寄り

```
166 :          case 0x06:  
167 :              /* 少し左寄り→右へ小曲げ */  
168 :              handle( 10 );  
169 :              motor( 80 ,67 );  
170 :              break;
```

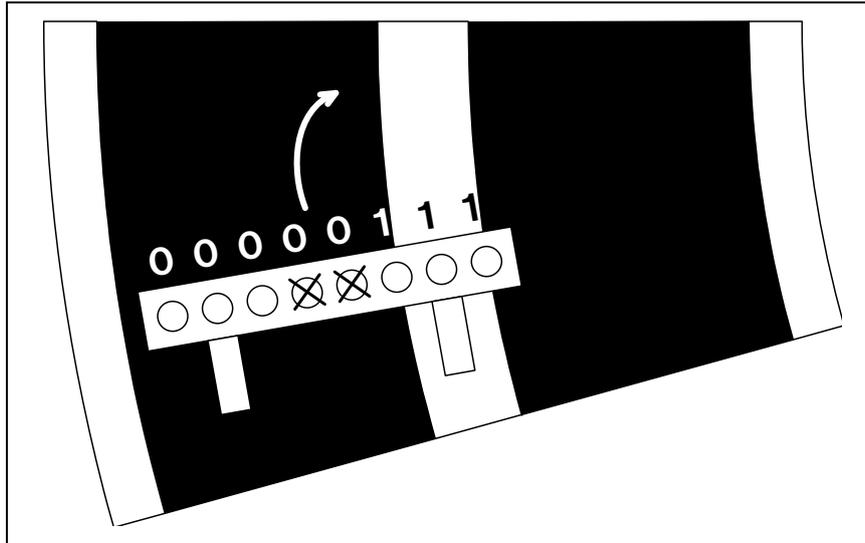
センサが「0x06」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが少し左に寄っている状態です。サーボを右に10度、左モータ80%、右モータ67%で進み、減速しながら中心に寄るようにします。



(5) 中くらい左寄り

```
172 :          case 0x07:  
173 :              /* 中くらい左寄り→右へ中曲げ */  
174 :              handle( 15 );  
175 :              motor( 50 , 38 );  
176 :              break;
```

センサが「0x07」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが中くらい左に寄っている状態です。サーボを右に 15 度、左モータ 50%、右モータ 38%で進み、減速しながら中心に寄るようにします。

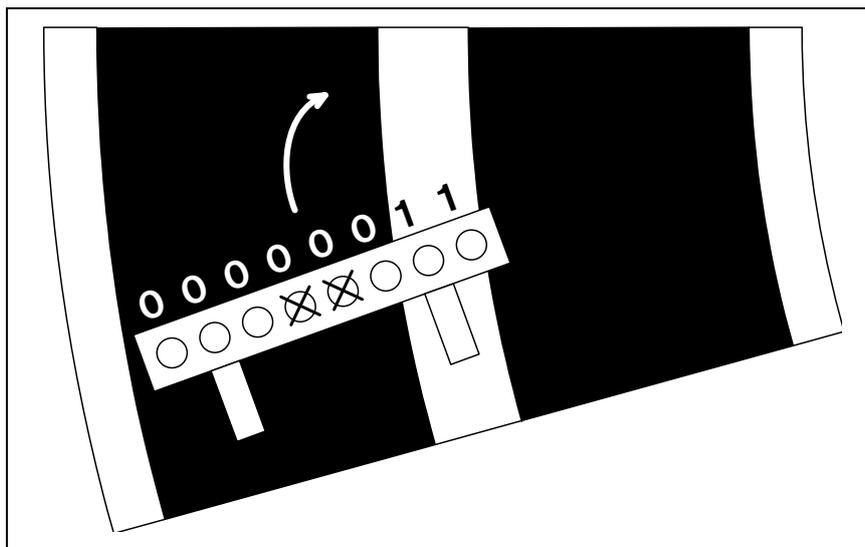


(6) 大きく左寄り

```
178 :          case 0x03:  
179 :             /* 大きく左寄り→右へ大曲げ */  
180 :             handle( 25 );  
181 :             motor( 30 ,19 );  
183 :             break;
```

※本当は 182 行がありますが、ここでは省略して説明します。後述します。

センサが「0x03」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが大きく左に寄っている状態です。サーボを右に 25 度、左モータ 30%、右モータ 19%で進み、かなり減速しながら中心に寄るようにします。



6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

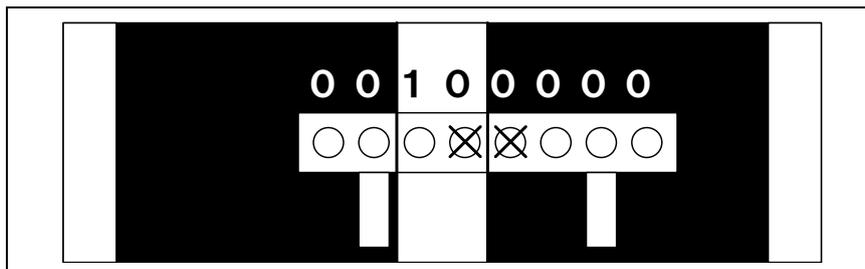
(7) 微妙に右寄り

```

185 :          case 0x20:
186 :              /* 微妙に右寄り→左へ微曲げ */
187 :              handle( -5 );
188 :              motor( 100 ,100 );
189 :              break;

```

センサが「0x20」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが微妙に右に寄っている状態です。サーボを左に 5 度、左モータ 100%、右モータ 100%で進み、中心に寄るようにします。



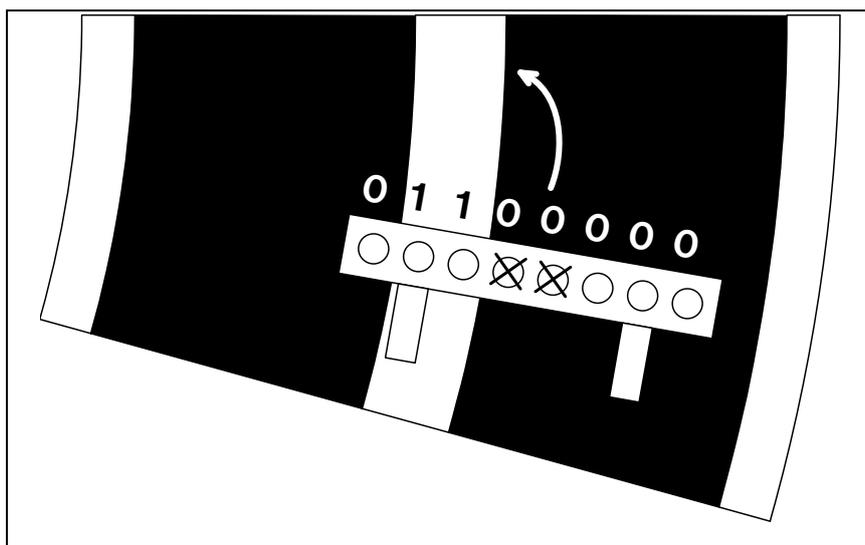
(8) 少し右寄り

```

191 :          case 0x60:
192 :              /* 少し右寄り→左へ小曲げ */
193 :              handle( -10 );
194 :              motor( 67 ,80 );
195 :              break;

```

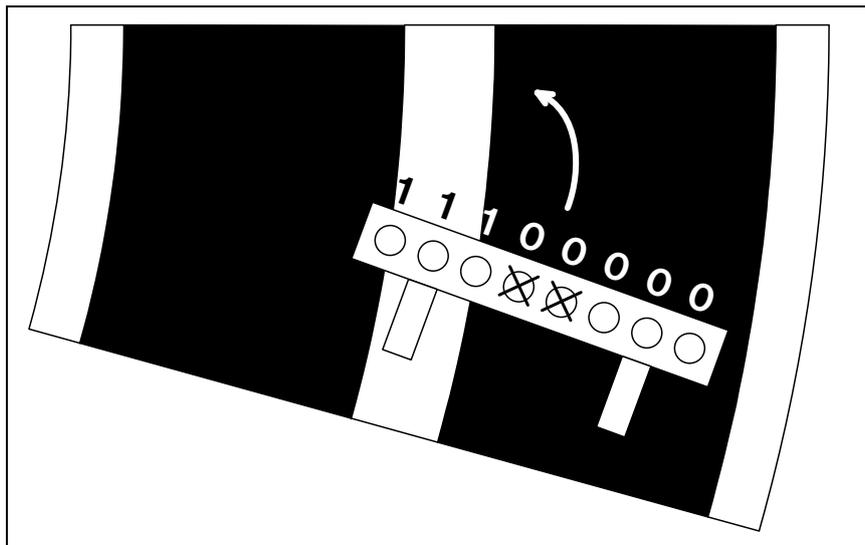
センサが「0x60」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが少し右に寄っている状態です。サーボを左に 10 度、左モータ 67%、右モータ 80%で進み、減速しながら中心に寄るようにします。



(9) 中くらい右寄り

```
197 :          case 0xe0:
198 :              /* 中くらい右寄り→左へ中曲げ */
199 :              handle( -15 );
200 :              motor( 38 , 50 );
201 :              break;
```

センサが「0xe0」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが少し右に寄っている状態です。サーボを左に 15 度、左モータ 38%、右モータ 50%で進み、減速しながら中心に寄るようにします。



6. プログラム解説「kit07_38a.c」

(10) 大きく右寄り

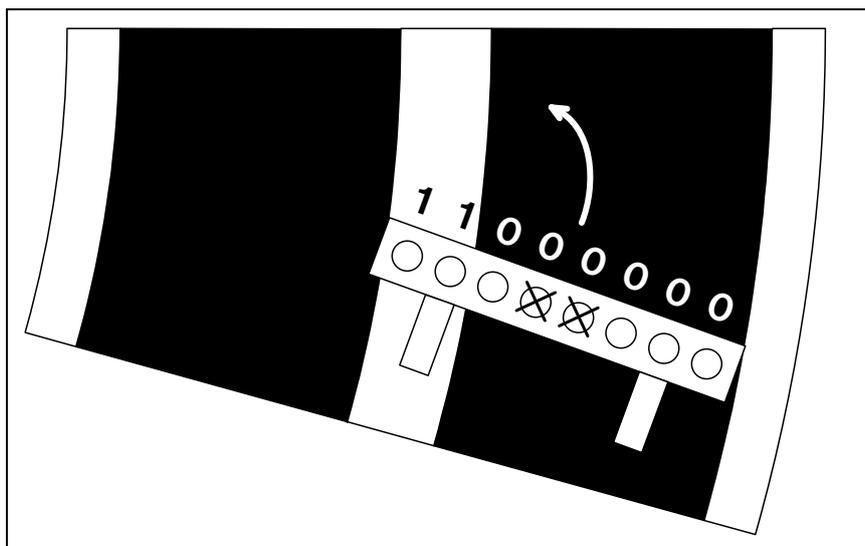
```

203 :          case 0xc0:
204 :              /* 大きく右寄り→左へ大曲げ */
205 :              handle( -25 );
206 :              motor( 19 , 30 );
208 :              break;

```

※本当は 207 行がありますが、ここでは省略して説明します。後述します。

センサが「0xc0」の状態です。この状態は下図のように、マイコンカーが大きく右に寄っている状態です。サーボを左に 25 度、左モータ 19%、右モータ 30%で進み、かなり減速しながら中心に寄るようにします。



(11) クロスラインチェック

```

141 :          if( check_crossline() ) {          /* クロスラインチェック          */
142 :              pattern = 21;
143 :              break;
144 :          }

```

check_crossline 関数の戻り値は、0 でクロスラインではない、1 でクロスライン検出状態となります。クロスラインを検出したらパターンを 21 にして、break 文で switch-case 文を終わります。クロスラインチェックは重要なので、通常トレースプログラムより前に実行するようにします。

(12) 右ハーフライン

```

145 :          if( check_rightline() ) {          /* 右ハーフラインチェック          */
146 :              pattern = 51;
147 :              break;
148 :          }

```

check_rightline 関数の戻り値は、0 で右ハーフラインではない、1 で右ハーフライン検出状態となります。右ハーフラインを検出したらパターンを 51 にして、break 文で switch-case 文を終わります。右ハーフラインチェックは重要なので、通常トレースプログラムより前に実行するようにします。

(13) 左ハーフライン

```
149 :         if( check_leftline() ) {           /* 左ハーフラインチェック */
150 :             pattern = 61;
151 :             break;
152 :         }
```

check_leftline 関数の戻り値は、0 で左ハーフラインではない、1 で左ハーフライン検出状態となります。左ハーフラインを検出したらパターンを 61 にして、break 文で switch-case 文を終わります。左ハーフラインチェックは重要なので、通常トレースプログラムより前に実行するようにします。

(14) それ以外

```
210 :             default:
211 :                 break;
```

いままでのパターン以外るとき、この default 部分へジャンプしてきます。何もありません。

(15) break文で抜ける位置

break 文は、switch 文または for、while、do～while のループから脱出させるための文です。**多重ループの中で用いられると、break 文が存在するループをひとつだけ打ち切り、すぐ外側のループに処理を移します。「ひとつだけ打ち切り」が重要です。**

パターン 11 の break で抜ける位置は下記のようになります。抜ける位置が違いますので、どのループの中で break 文が使われているか見極めて判断してください。

```

while( 1 ) {
  switch( pattern ) {

    中略

  case 11: ← switch( pattern ) に対応する case
    /* 通常トレース */
    if( check_crossline() ) {
      pattern = 21;
      break; ← switch( pattern ) を抜ける break、1へ
    }
    if( check_rightline() ) {
      pattern = 51;
      break; ← switch( pattern ) を抜ける break、1へ
    }
    if( check_leftline() ) {
      pattern = 61;
      break; ← switch( pattern ) を抜ける break、1へ
    }
    switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
      case 0x00: ← switch( sensor_inp(MASK3_3) ) に対応する case
        /* センタ→まっすぐ */
        handle( 0 );
        speed( 100 , 100 );
        break; ← switch( sensor_inp(MASK3_3) ) を抜ける break、2へ

      case 0x04: ← switch( sensor_inp(MASK3_3) ) に対応する case
        /* 微妙に左寄り→右へ微曲げ */
        handle( 5 );
        speed( 100 , 100 );
        break; ← switch( sensor_inp(MASK3_3) ) を抜ける break、2へ

      中略

      default:
        break; ← switch( sensor_inp(MASK3_3) ) に対応する default
        switch( sensor_inp(MASK3_3) ) を抜ける break、2へ
    } 2
    break; ← switch( pattern ) を抜ける break、1へ

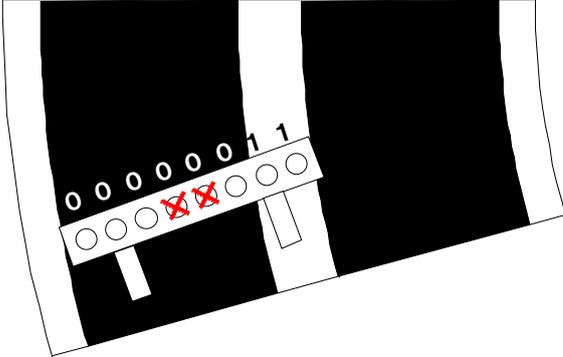
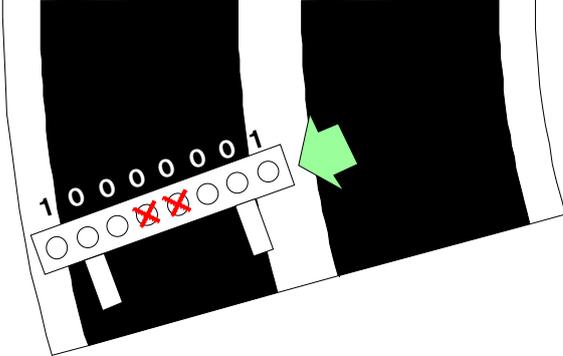
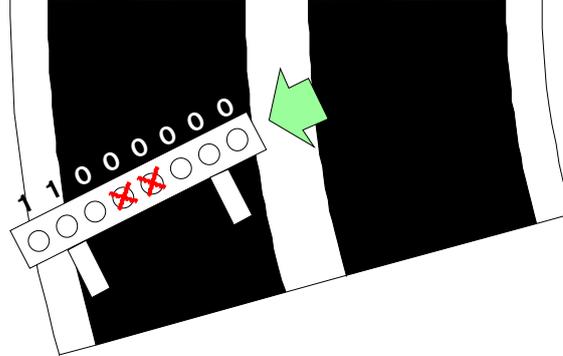
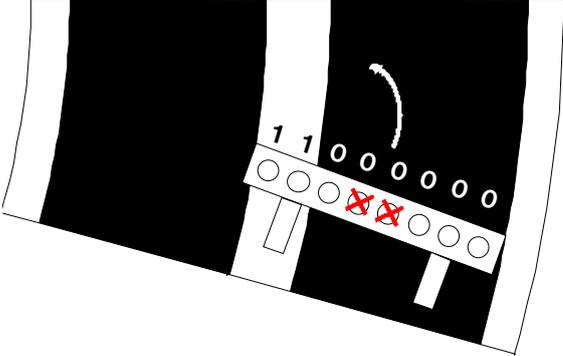
    中略

  } 1
}

```

6.4.31 パターン 12: 右へ大曲げの終わりのチェック

センサ状態 0x03 は、一番大きく左に寄ったときのセンサ状態です。そのため、これ以上カーブで脹らんだ場合、下図のようになる可能性があります。

1		<p>大きく左に寄ったときのセンサの状態です。センサは、「0000 0011」です。この状態になったなら、下記プログラムが実行されます。</p> <pre>handle(25); motor(30 , 19);</pre> <p>よって、右に 25 度ハンドルを切って左モータ 30%、右モータ 19%で回します。</p>
2		<p>さらに左に寄りました。センサは、「1000 0001」です。この状態のとき、実行するプログラムの記述はありません。この場合、前の状態を保持します。前の状態は「0000 0011」なので、このセンサ値のモータ回転数、ハンドル角度になります。</p>
3		<p>さらに左に寄りました。センサは、「1100 0000」です。</p>
4		<p>センサ状態「1100 0000」は、本プログラムでは、左図のように、マイコンカーが右に寄っているのので、左にハンドルを曲げる状態を想定しています。この状態になったなら、下記プログラムが実行されます。</p> <pre>handle(-25); motor(19, 30);</pre> <p>よって、左に 25 度ハンドルを切って左モータ 19%、右モータ 30%で回します。</p>

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

5		<p>実際は、左に大きく寄っているのですが、この状態で左にハンドルを曲げると、脱輪してしまいます。</p>
---	--	---

そこで、右に大曲げしたら、あるセンサ状態に戻るまで右に大曲げし続けるようにします。この“あるセンサ状態”を判定する部分を、パターン 12 に作ります。

パターン 11 の case 0x03 部分

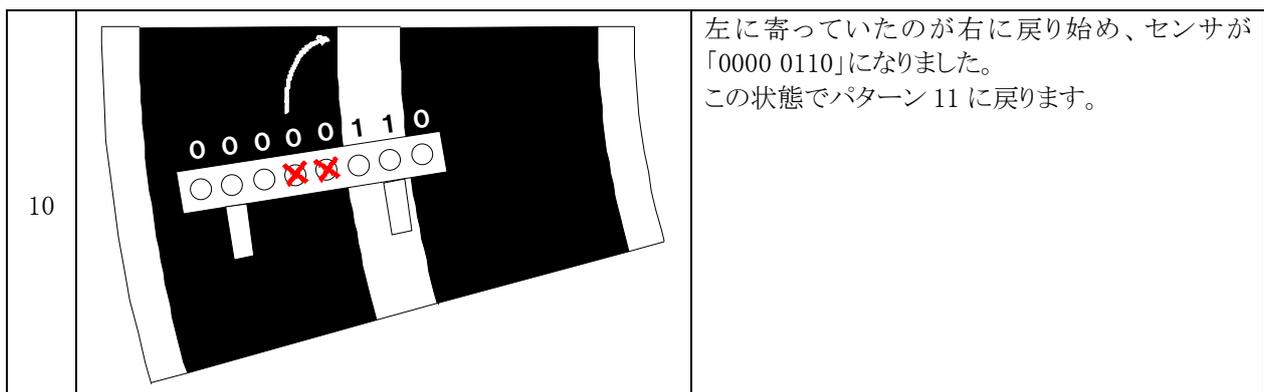
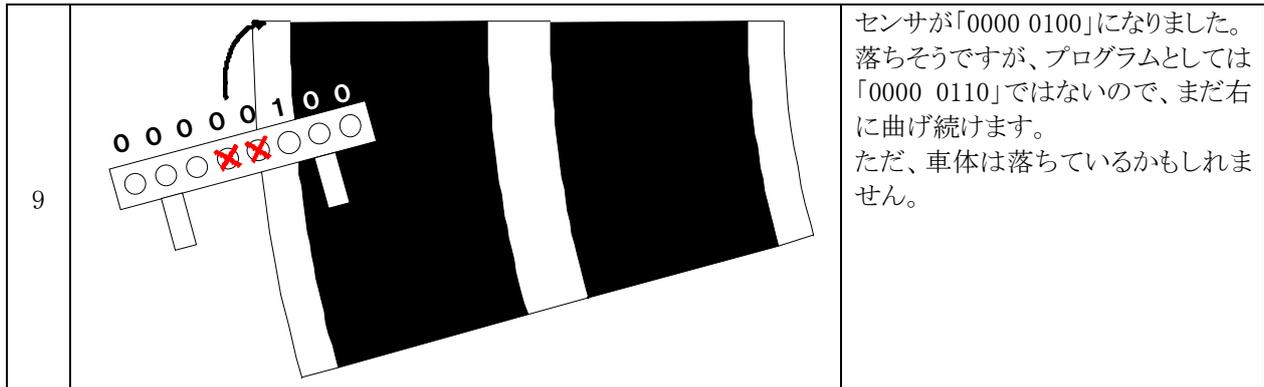
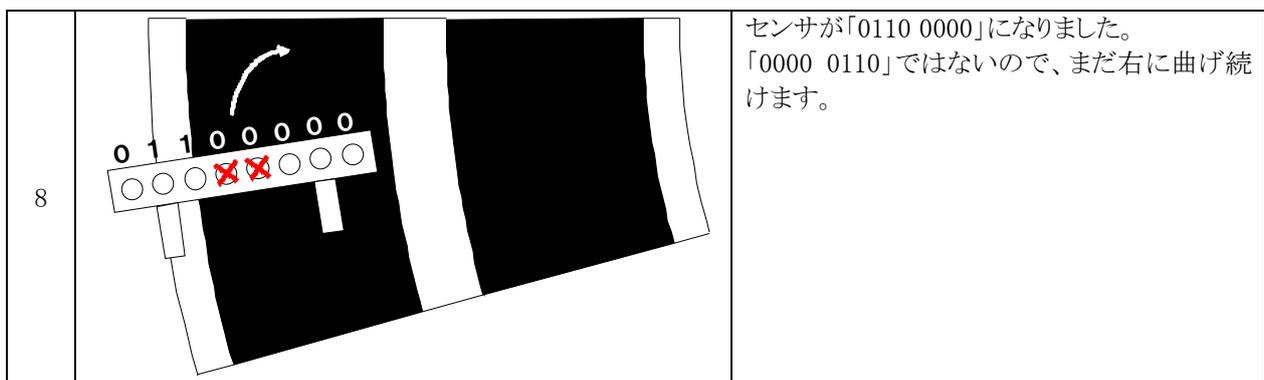
```

178 :           case 0x03:
179 :             /* 大きく左寄り→右へ大曲げ */
180 :             handle( 25 );
181 :             speed( 30 , 19 );
182 :             pattern = 12; ←追加 パターン 1 2 へ移る
183 :             break;
    
```

6		<p>センサが「0000 0011」になったなら、パターン 12 に移ります。 今回パターン 12 では、この 1 つ内側のセンサ状態である「0000 0110」になったなら、パターン 11 に戻るプログラムを考えました。 この考え方で良いか検証してみます。</p>
---	--	---

7		<p>センサが「1100 0000」になりました。「0000 0110」ではないので、まだ右に曲げ続けます。 先ほどは右に寄っていると勘違いしましたが、今回はパターン 12 なので勘違いしません。</p>
---	--	---

6. プログラム解説「kit07_38a.c」



この考え方でプログラムします。

```

case 12:
    /* 右へ大曲げの終わりのチェック */
    if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x06 ) {
        pattern = 11;
    }
    break;

```

これで完成と思いきや、パターン 11 ではクロスライン、右ハーフライン、左ハーフラインのチェックを行っていません。パターン 12 では必要ないのでしょうか。

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

11		<p>クロスラインの手前で、センサが「0000 0011」になりました。パターン 12 に移ります。</p>
----	--	--

12		<p>センサは「0000 0110」ではないので、右に曲げ続けます。</p>
----	--	--

13		<p>クロスラインなのでクランク検出処理に移らなければいけません。 ただ、パターン 12 では、センサ状態が「0000 0110」かどうかしか調べていないので、クロスラインと判断できずそのまま通過してしまいます。</p> <p>このように、パターン 12 を処理中でも、クロスラインを検出することがあります。同様に右ハーフライン、左ハーフラインもあり得ます。そこで、パターン 12 にも 3 種類のチェックを追加します。</p>
----	--	---

最終的なプログラムを下記に示します。

```

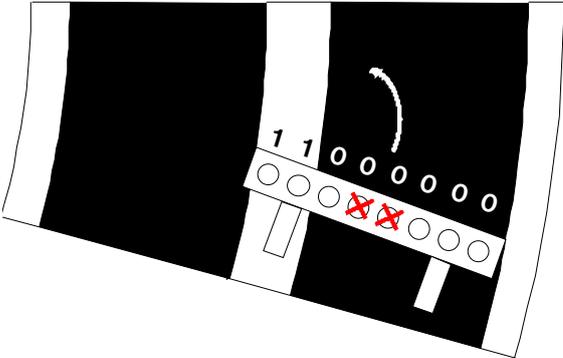
215 :     case 12:
216 :         /* 右へ大曲げの終わりのチェック */
217 :         if( check_crossline() ) {          /* 大曲げ中もクロスラインチェック */
218 :             pattern = 21;
219 :             break;
220 :         }
221 :         if( check_rightline() ) {          /* 右ハーフラインチェック      */
222 :             pattern = 51;
223 :             break;
224 :         }
225 :         if( check_leftline() ) {          /* 左ハーフラインチェック      */
226 :             pattern = 61;
227 :             break;
228 :         }
229 :         if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x06 ) {
230 :             pattern = 11;
231 :         }
232 :         break;

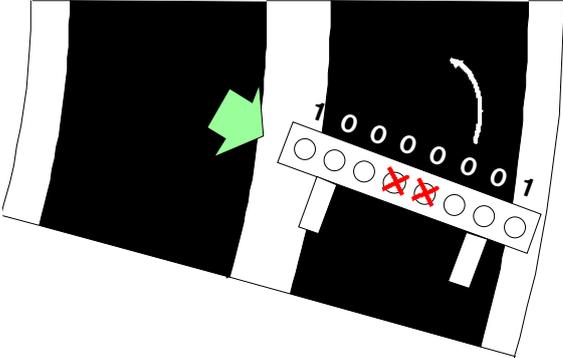
```

パターン 12 のプログラムはこれで完成です。

6.4.32 パターン 13: 左へ大曲げの終わりのチェック

センサ状態 0xc0 は、一番大きく右に寄ったときのセンサ状態です。そのため、これ以上カーブで脹らんだ場合、下図のようになる可能性があります。

1		<p>大きく左に寄ったときのセンサの状態です。センサは、「1100 0000」です。この状態になったなら、下記プログラムが実行されます。</p> <pre> handle(-25); motor(19 , 30); </pre> <p>よって、左に 25 度ハンドルを切って左モータ 19%、右モータ 30%で回します。</p>
---	---	--

2		<p>さらに右に寄りました。センサは、「1000 0001」です。この状態のとき、実行するプログラムの記述はありません。この場合、前の状態を保持します。前の状態は「1100 0000」なので、このセンサ値のモータ回転数、ハンドル角度になります。</p>
---	---	--

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

3		<p>さらに右に寄りました。 センサは、「0000 0011」です。</p>
---	--	--

4		<p>センサ状態「0000 0011」は、本プログラムでは、左図のように、マイコンカーが左に寄っている状態で、右にハンドルを曲げる状態を想定しています。この状態になったなら、下記プログラムが実行されます。</p> <pre>handle(25); motor(30, 19);</pre> <p>よって、右に 25 度ハンドルを切って左モータ 30%、右モータ 19%で回します。</p>
---	--	--

5		<p>実際は、右に大きく寄っているので、この状態で右にハンドルを曲げると、脱輪してしまいます。</p>
---	--	---

そこで、左に大曲げしたら、あるセンサ状態に戻るまで左に大曲げし続けるようにします。この“あるセンサ状態”を判定する部分を、パターン 13 に作ります。

パターン 11 の case 0xc0 部分

```

203 :          case 0xc0:
204 :             /* 大きく右寄り→左へ大曲げ */
205 :             handle( -25 );
206 :             motor( 19, 30 );
207 :             pattern = 13; ←追加 パターン 13 へ移る
208 :             break;
    
```

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

6		<p>センサが「1100 0000」になったなら、パターン 13 に移ります。</p> <p>今回パターン 13 では、この 1 つ内側のセンサ状態である「0110 0000」になったなら、パターン 11 に戻るプログラムを考えました。</p> <p>この考え方で良いか検証してみます。</p>
---	--	---

7		<p>センサが「0000 0011」になりました。「0110 0000」ではないので、まだ左に曲げ続けます。</p> <p>先ほどは左に寄っていると勘違いしましたが、今回はパターン 13 なので勘違いしません。</p>
---	--	---

8		<p>センサが「0000 0110」になりました。「0110 0000」ではないので、まだ左に曲げ続けます。</p>
---	--	--

9		<p>センサが「0010 0000」になりました。落ちそうですが、プログラムとしては「0110 0000」ではないので、まだ左に曲げ続けます。</p> <p>ただ、車体は落ちているかもしれません。</p>
---	--	--

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

10		<p>右に寄っていたのが左に戻り始め、センサが「0110 0000」になりました。 この状態でパターン 11 に戻ります。</p>
----	--	---

この考え方でプログラムします。

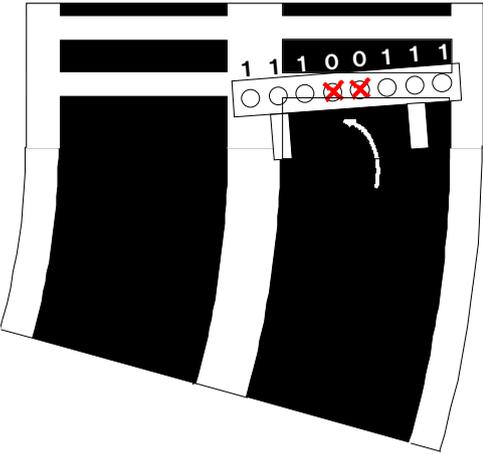
```

case 13:
  /* 左へ大曲げの終わりのチェック */
  if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x60 ) {
    pattern = 11;
  }
  break;
    
```

これで完成と思いきや、パターン 11 ではクロスライン、右ハーフライン、左ハーフラインのチェックを行っていません。パターン 13 では必要ないのでしょうか。

11		<p>クロスラインの手前で、センサが「1100 0000」になりました。パターン 13 に移ります。</p>
----	--	--

12		<p>センサは「0110 0000」ではないので、左に曲げ続けます。</p>
----	--	--

13		<p>クロスラインなのでクランク検出処理に移らなければいけません。</p> <p>ただ、パターン 13 では、センサ状態が「0110 0000」かどうかしか調べていないので、クロスラインと判断できずそのまま通過してしまいます。</p> <p>このように、パターン 13 を処理中でも、クロスラインを検出することがありそうです。同様に右ハーフライン、左ハーフラインもあり得ます。そこで、パターン 13 にも 3 種類のチェックを追加します。</p>
----	---	---

最終的なプログラムを下記に示します。

```

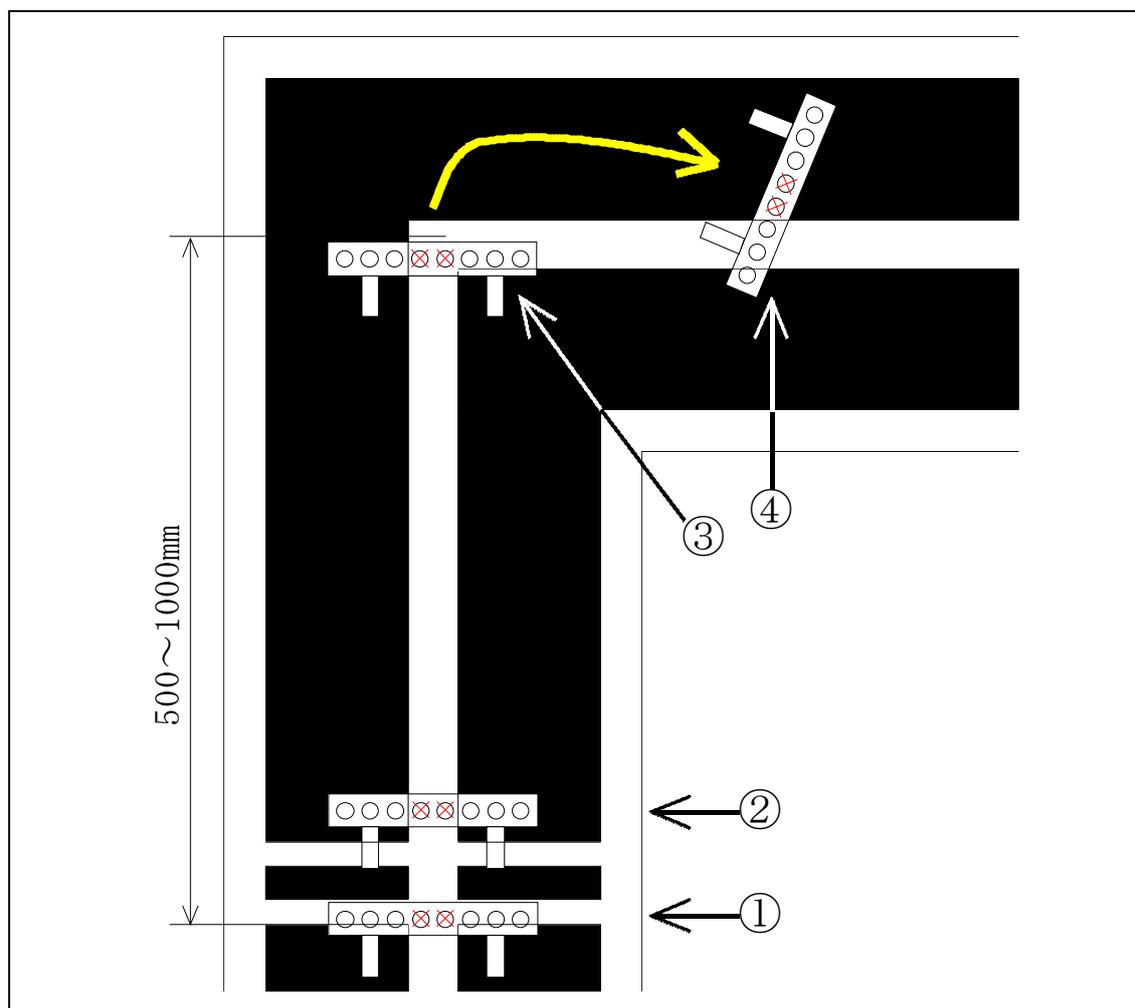
234 :     case 13:
235 :         /* 左へ大曲げの終わりのチェック */
236 :         if( check_crossline() ) {          /* 大曲げ中もクロスラインチェック */
237 :             pattern = 21;
238 :             break;
239 :         }
240 :         if( check_rightline() ) {          /* 右ハーフラインチェック          */
241 :             pattern = 51;
242 :             break;
243 :         }
244 :         if( check_leftline() ) {          /* 左ハーフラインチェック          */
245 :             pattern = 61;
246 :             break;
247 :         }
248 :         if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x60 ) {
249 :             pattern = 11;
250 :         }
251 :         break;

```

パターン 13 のプログラムはこれで完成です。

6.4.33 クランク概要

パターン 21 から 42 は、クランク(直角)に関するプログラムです。処理の概要を下図に示します。

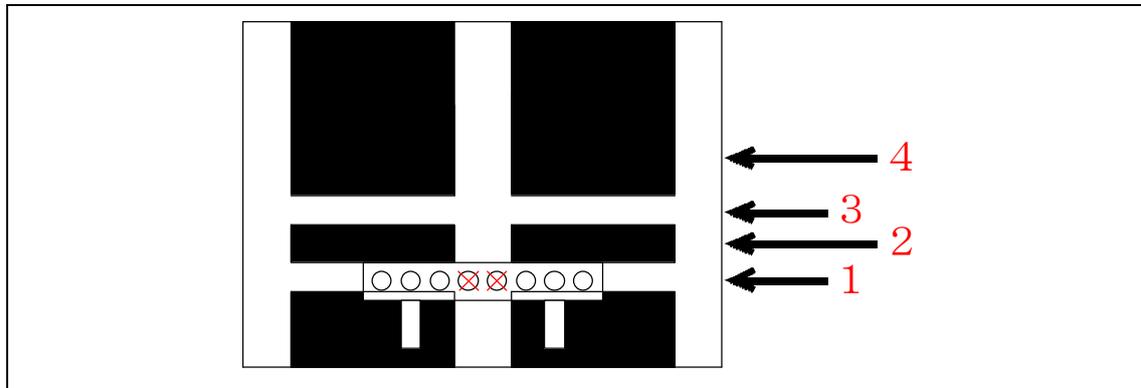


①	check_crossline 関数でクロスラインを検出します。500～1000mm 先で、右クランクか左クランクがあるので、クリアできるスピードにするためブレーキをかけます。また、2 本目のクロスラインでセンサが誤検出しないよう②の位置までセンサは見ません。
②	この位置から徐行開始します。中心線をトレースしながら進んでいきます。
③	クランクを検出すると、クランクがある方向にハンドルを切ります。
④	中心線を検出すると、パターン 11 に戻りライントレースを再開します。

このように、クランクをクリアします。次から具体的なプログラムの説明をしていきます。

6.4.34 パターン 21: 1本目のクロスライン検出時の処理

パターン 21 は、クロスラインを見つけた瞬間に移ってきます。まず、クロスラインを通過させます。1 本目のクロスラインを見つけてから、2 本目のクロスラインを終えるまで、下図のような状態があります。



- ① 1本目のクロスライン
- ② 通常コース
- ③ 2本目のクロスライン
- ④ 通常コース、ここから徐行しながらトレース

④に行くまでにコースが、白→黒→白→黒と変化します。それをプログラムで検出して……、とかなり複雑なプログラムになりそうです。

ちょっと考え方を考えてみます。①の位置から④まで、余裕を見て約 100mm あります(正確には 1 本目のクロスライン 20mm + 黒部分 30mm + 2 本目のクロスライン 20mm = 70mm です)。ほぼ中心線の位置にいて約 100mm くらいならセンサの状態を見ずに進めても大きくずれなさそうです。マイコンカーキットは距離の検出はできないので、タイマでセンサを読まない時間を作ります。時間については、走行スピードによって変わるので、何とも言えません。とりあえず 0.1 秒として、細かい時間は走らせて微調整することになります。同時にモータドライブ基板の LED を点灯させ、パターン 21 に入ったことを外部に知らせるようにします。

まとめると、

- LED0,1 を点灯させる
- ハンドルを 0 度にする
- 左モータ、右モータの PWM を 0% にしてブレーキをかける
- 0.1 秒待つ
- 0.1 秒たったら次のパターンへ移る

これをパターン 21 でプログラム化します。

```
case 21:
    led_out( 0x3 );
    handle( 0 );
    speed( 0 , 0 );
    if( cnt1 > 100 ) {
        pattern = 22; /* 0.1 秒後パターン 22 へ*/
    }
    break;
```

完成了。本当にこれでよいか見直してみます。cnt1 が 100 以上になったら(100 ミリ秒たったら)、パターン 22 へ移るようにしています。これはパターン 21 を開始したときに、cnt1 が 0 になっている必要があります。例えば

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

パターン 21 にプログラムが移ってきた時点で cnt1 が 1000 なら、1 回目の比較で cnt1 は 100 以上と判断して、すぐにパターン 22 に移ってしまいます。0.1 秒どころか、1 回しかパターン 21 が実行しません(約数 $10\mu s$)。そこで、パターンをもう一つ増やします。パターン 21 はブレーキをかけ cnt1 をクリア、パターン 22 で 0.1 秒たったかチェックするようにします。

再度まとめると、下記のようになります。

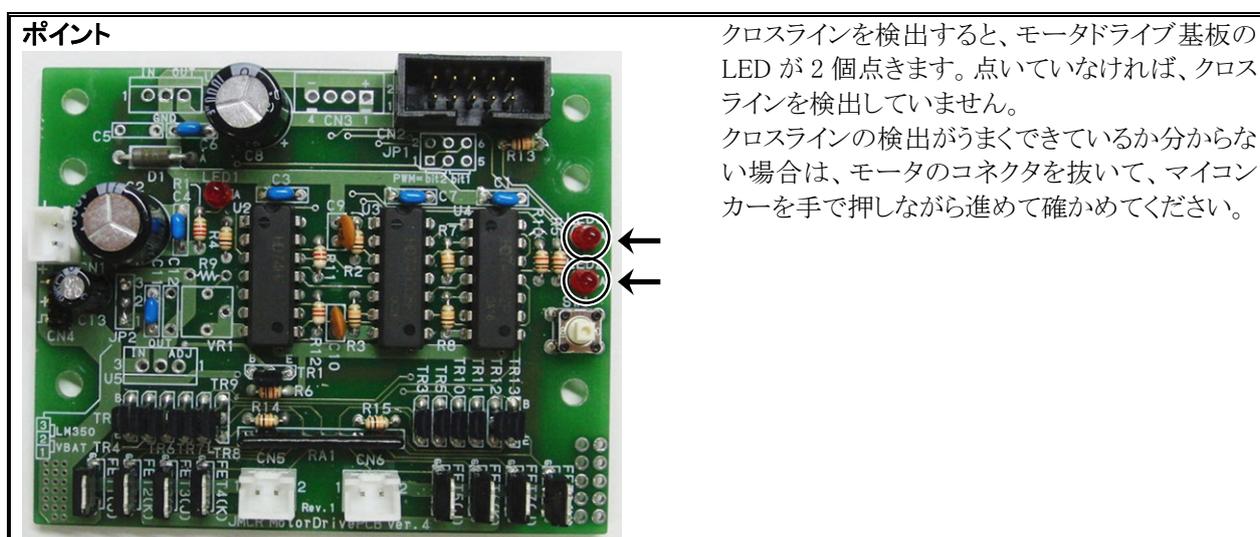
パターン 21 で行うこと	<ul style="list-style-type: none"> • LED0,1 を点灯 • ハンドルを 0 度に • 左右モータ PWM を 0% にしてブレーキをかける • パターンを次へ移す • cnt1 をクリア
パターン 22 で行うこと	<ul style="list-style-type: none"> • cnt1 が 100 以上になったら、次のパターンへ移す

上記にしたがって再度プログラムを作ってみます。

```

253 :     case 21:
254 :         /* 1 本目のクロスライン検出時の処理 */
255 :         led_out( 0x3 );
256 :         handle( 0 );
257 :         motor( 0 , 0 );
258 :         pattern = 22;
259 :         cnt1 = 0;
260 :         break;
261 :
262 :     case 22:
263 :         /* 2 本目を読み飛ばす */
264 :         if( cnt1 > 100 ) {
265 :             pattern = 23;
266 :             cnt1 = 0;
267 :         }
268 :         break;
    
```

クロスラインを検出してから徐行して、トレース開始部分までのプログラムが完成しました。

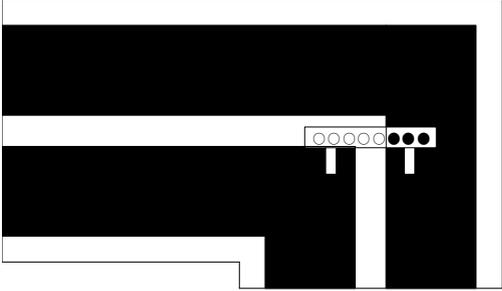
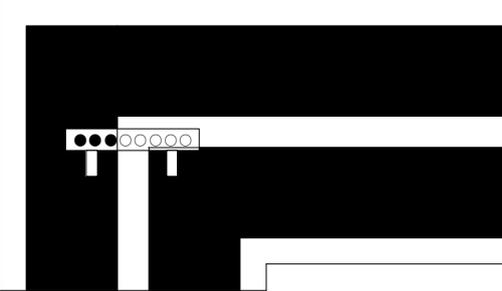
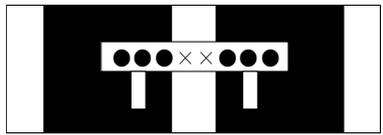


6.4.35 パターン 23: クロスライン後のトレース、クランク検出

パターン 21、22 では、クロスラインを検出後、ブレーキを 0.1 秒かけ 2 本のクロスラインを通過させました。パターン 23 では、その後の処理を行います。

クロスラインを過ぎたので、後はクランク(直角)の検出です。クランクを見つけたらすぐに曲げなければいけませんので徐行して進んでいきます。またクランクまでの間、中心線をトレースしながら進んでいく処理も必要です。

今回、下図のように考えました。

 <p style="text-align: center;">→0xf8 (8個すべてチェック)</p>	<p>左クランク部分では、8 個のセンサ状態が左図のように「0xf8」になりました。そこで、「0xf8」の状態を左クランクと判断するようにします。</p> <p>このとき、ハンドルを左いっぱいまで曲げなければ外側へ膨らんで脱輪してしまいます。何度曲げるか… それはマイコンカーの作りによって違いますので、実際のマイコンカーを見て何処までハンドルが切れるか確かめる必要があります。プロジェクト「sioservo2_38a」でハンドルの最大切れ角を調べるとキットは大体 40 度くらいです。2 度くらい余裕を見て、プログラムでは 38 度にします。</p> <p>左モータ、右モータの回転数は、左に大きく曲げるので、左モータを少なく、右モータを多めにします。実際に何%にするかは、走らせて確かめるとして、ここでは、左モータ 10%、右モータ 50%にしておきます。まとめると下記ようになります。</p> <p>ハンドル:-38 度 左モータ:10% 右モータ:50% その後、パターン 31 へ移ります。</p>
 <p style="text-align: center;">→0x1f (8個すべてチェック)</p>	<p>右クランク部分です。考え方は左クランクと同様です。まとめると下記ようになります。</p> <p>ハンドル:38 度 左モータ:50% 右モータ:10% その後、パターン 41 へ移ります。</p>
 <p style="text-align: center;">→0x00</p>	<p>直進時、センサの状態は「0x00」です。マイコンカーは中心にあると判断します。ハンドルは 0 度です。問題はモータの PWM 値です。モータの PWM 値は、クランクを見つけたときに直角を曲がれるスピードにしなければいけません。ここでは 40%にしておき、実際に走らせて微調整することになります。まとめると下記ようになります。</p> <p>ハンドル:0 度 左モータ:40% 右モータ:40%</p>

6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

	<p>マイコンカーが左に寄ったときを考えています。 中心から少しずつ左へずらしていくと左図のように 4 つの状態になりました。センサの状態はもっと左へ寄ることも考えられますが、クロスラインの後は直線しかないと分かっているの、これ以上左に寄らないと判断します。 動作は、左へ寄っているので右へハンドルを切ります。切り角が小さすぎるとずれが大きいつきに戻りきれなくなり、大きすぎるとセンサが左右にばたばた振れてしまいます。ちょうど良い角度に調整するのは難しいです。今回は、どの状態も 8 度にします。右に曲げますので右モータの PWM を左モータより少なめにしておきます。まとめると下記のようになります。 ハンドル:8 度 左モータ:40% 右モータ:35%</p>
	<p>マイコンカーが右に寄ったときを考えています。 中心から少しずつ右へずらしていくと左図のように 4 つの状態になりました。センサの状態はもっと右へ寄ることも考えられますが、クロスラインの後は直線しかないと分かっているの、これ以上右に寄らないと判断します。 動作は、右へ寄っているので左へハンドルを切ります。切り角が小さすぎるとずれが大きいつきに戻りきれなくなり、大きすぎるとセンサが左右にばたばた振れてしまいます。ちょうど良い角度に調整するのは難しいです。今回は、どの状態も-8 度にします。左に曲げますので左モータの PWM を右モータより少なめにしておきます。まとめると下記のようになります。 ハンドル:-8 度 左モータ:35% 右モータ:40%</p>

ポイントは、クランクチェックは 8 個のセンサすべてを使用することです。他は「MASK3.3」でマスクして中心の 2 個のセンサは使用しません。

プログラム化すると下記のようになります。

```

270 :     case 23:
271 :         /* クロスライン後のトレース、クランク検出 */
272 :         if( sensor_inp(MASK4_4)==0xf8 ) {
273 :             /* 左クランクと判断→左クランククリア処理へ */
274 :             led_out( 0x1 );
275 :             handle( -38 );
276 :             motor( 10 ,50 );
277 :             pattern = 31;
278 :             cnt1 = 0;
279 :             break;
280 :         }
281 :         if( sensor_inp(MASK4_4)==0x1f ) {
282 :             /* 右クランクと判断→右クランククリア処理へ */
283 :             led_out( 0x2 );
284 :             handle( 38 );
285 :             motor( 50 ,10 );
286 :             pattern = 41;
287 :             cnt1 = 0;
288 :             break;
289 :         }
290 :         switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
291 :             case 0x00:
292 :                 /* センタ→まっすぐ */
293 :                 handle( 0 );
294 :                 motor( 40 ,40 );
295 :                 break;
296 :             case 0x04:
297 :             case 0x06:
298 :             case 0x07:
299 :             case 0x03:
300 :                 /* 左寄り→右曲げ */
301 :                 handle( 8 );
302 :                 motor( 40 ,35 );
303 :                 break;
304 :             case 0x20:
305 :             case 0x60:
306 :             case 0xe0:
307 :             case 0xc0:
308 :                 /* 右寄り→左曲げ */
309 :                 handle( -8 );
310 :                 motor( 35 ,40 );
311 :                 break;
312 :         }
313 :         break;

```

case を続けて書くと
0x04 または 0x06 または 0x07 または 0x03 のとき
という意味になります。

case を続けて書くと
0x20 または 0x60 または 0xe0 または 0xc0 のとき
という意味になります。

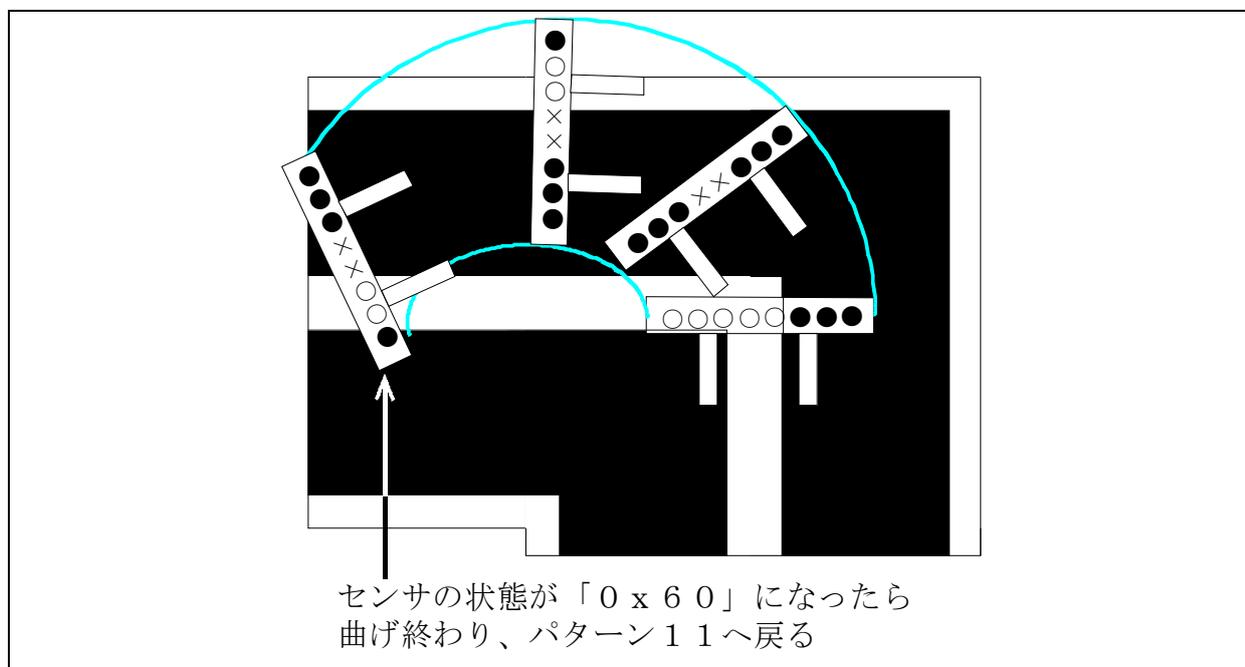
左クランク、右クランクは、if 文で判定しています。その他は、switch 文を使って「sensor_inp(MASK3_3)」の値で case へ分岐するようにしました。

6.4.36 パターン 31、32: 左クランククリア処理

パターン 23 でセンサ 8 個が「0xf8」になると、左クランクと判断してハンドルを左に大きく曲げクランクをクリアしようとしています。

次の問題が出てきます。「いつまで左に曲げ続けるか」ということです。この部分のプログラムが、パターン 31、32 です。

下図のように考えました。



「0xf8」と判断すると左へ大曲げしますが、スピードがついているので脹らみ気味に曲がっていきます。センサが中心線付近に来て「0x60」になったときを曲げ終わりと判断してパターン 11 へ戻ります。

これをプログラム化してみます。

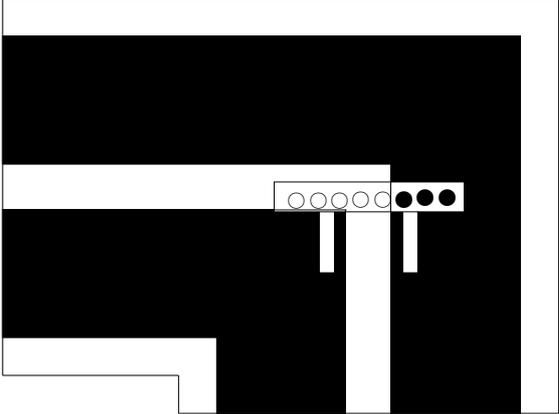
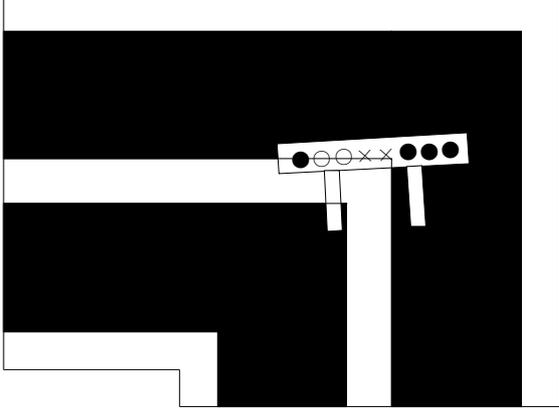
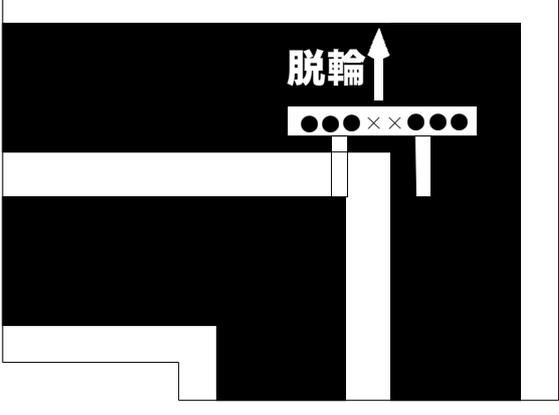
```
case 31:
    if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x60 ) {
        pattern = 11;
    }
    break;
```

上記プログラムで実際に走らせてみました。左クランクでセンサの状態が「0xf8」になった瞬間、ハンドルが左へ曲がり始めました。想定では、センサが「0x60」になるまで曲げ続けるはずでしたが、すぐにハンドルがまっすぐ向いてしまい、クランク部分を直進し脱輪してしまいました。動作が早すぎてよく分からないので、モータとサーボのコネクタを抜いて左クランク部分を手で押しながらゆっくりと進ませています。センサの状態をじっくりと観察すると次の図のようになっていました。

参考

マイコンカーの動きがよく分からない場合は、モータのコネクタを抜いて、手で押しながらセンサ状態を確認することをお勧めします。

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

1		<p>センサの状態が「0xf8」になったので、センサの状態が「0x60」になるまで左に 38 度曲げます。</p>
2		<p>ハンドルを曲げ始めた瞬間、白と黒の変わり目で (本当は白と灰と黒色ですが、灰色は白と見なします) センサの状態が「0x60」になりました。プログラムでは、「0x60」になったので、この状態でパターン 11 に移ります。</p>
3		<p>パターン 11 では、センサ状態「0x00」はセンサが中心にあると判断して、ハンドル 0 度、モータは 100%で走行します。まっすぐ行くと脱輪してしまいます。</p>

センサの感度を調べてみるといちばん左のセンサの調整が弱めになっており、左から 2 番目、3 番目のセンサより先に“0”になっていました。そのため、白と黒の変わり目で「0x60」になり誤動作していました。いちばん左のセンサ感度をもう少し強くすれば良いのですが、センサのちょっとした感度で脱輪するのは嫌なのでプログラムで対処してみます。

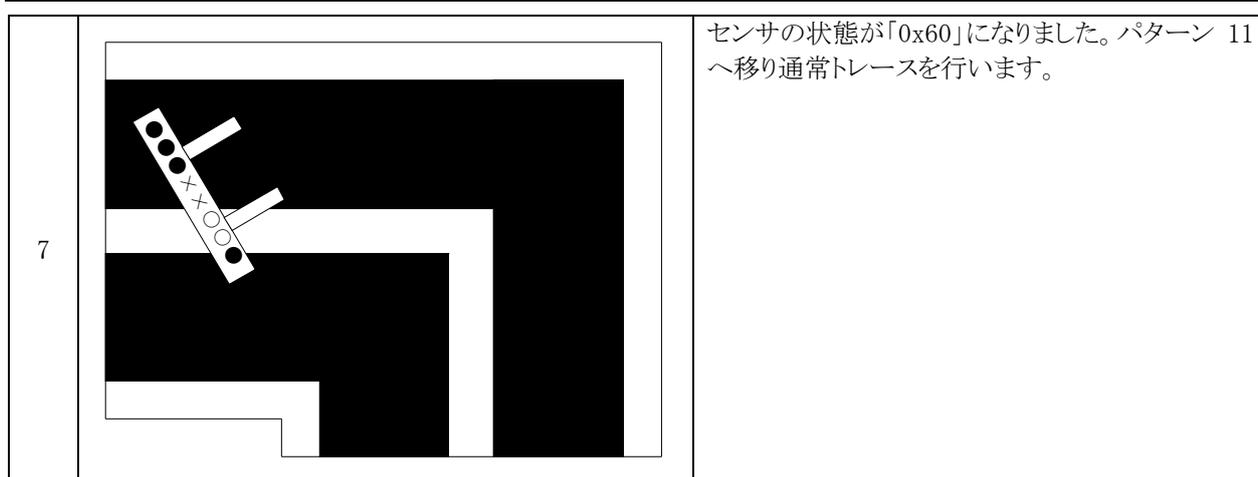
6. プログラム解説「kit07_38a.c」

考えてみると、「0xf8」を検出してから中心線を検出するセンサ状態「0x60」になるまで、ちょっと時間がかかることに気がつきました。そこで左クランクを見つけてサーボ、モータの回転数を設定した後、0.2 秒間はセンサを見ないで変わり目を通過するのを待って、0.2 秒後からセンサをチェックするようにはどうでしょうか。図を書いてイメージしてみます。

4		<p>センサの状態が「0xe8」になったので、ハンドルを右に 38 度曲げます。その後、センサを見ずに 0.2 秒進ませます。</p>
---	--	---

5		<p>0.2 秒後です。ここからセンサの状態が「0x60」かどうかチェックします。</p>
---	--	---

6		<p>まだセンサの状態が「0x60」ではないので曲げ続けます。</p>
---	--	-------------------------------------



クランクを検出した 0.2 秒後、図 5 のように白と黒の変わり目を越えた位置にあります。その後は「0x60」になるまで曲げ続けるだけです。これなら良さそうです。プログラム化します。

```

315 :     case 31:
316 :         /* 左クランククリア処理 安定するまで少し待つ */
317 :         if( cnt1 > 200 ) {
318 :             pattern = 32;
319 :             cnt1 = 0;
320 :         }
321 :         break;
322 :
323 :     case 32:
324 :         /* 左クランククリア処理 曲げ終わりのチェック */
325 :         if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x60 ) {
326 :             led_out( 0x0 );
327 :             pattern = 11;
328 :             cnt1 = 0;
329 :         }
330 :         break;

```

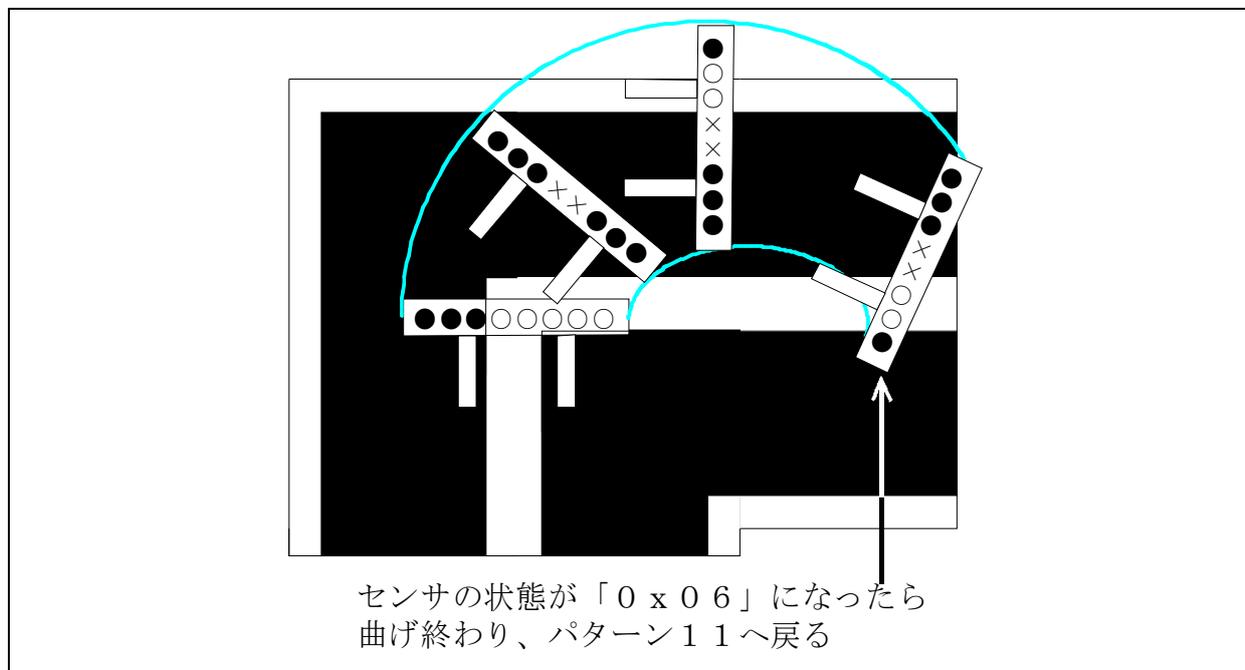
317 行で cnt1 が 200 以上かチェックしています。200 以上なら、すなわち 0.2 秒たったならパターン 32 へ移ります。ちなみに cnt1 のクリアは、パターン 31 へ移る前の 278 行で行っています。

6.4.37 パターン 41、42: 右クランククリア処理

パターン 23 でセンサ 8 個が「0x1f」になると、右クランクと判断してハンドルを右に大きく曲げクランクをクリアしようとしています。

次の問題が出てきます。「いつまで右に曲げ続けるか」ということです。この部分のプログラムが、パターン 41、42 です。

下図のように考えました。



「0x1f」と判断すると右へ大曲げしますが、スピードがついているので脹らみ気味に曲がっていきます。センサが中心線付近に来て「0x06」になったときを曲げ終わりと判断してパターン 11 へ戻ります。

これをプログラム化してみます。

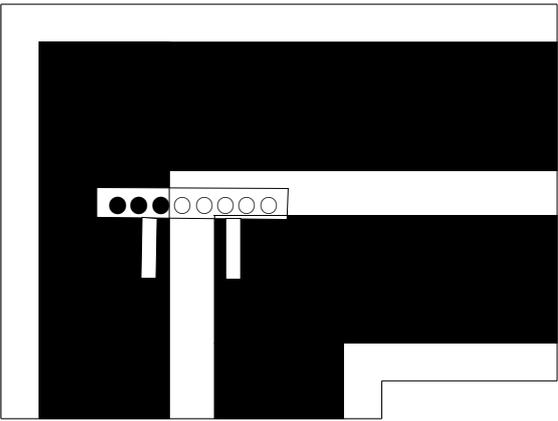
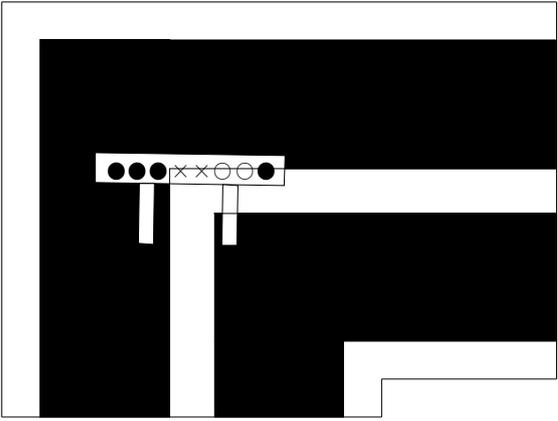
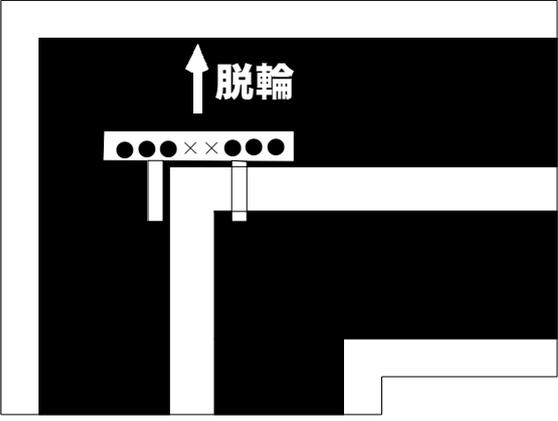
```
case 41:
    if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x06 ) {
        pattern = 11;
    }
    break;
```

上記プログラムで実際に走らせてみました。右クランクでセンサの状態が「0x1f」になった瞬間、ハンドルが右へ曲がり始めました。想定では、センサが「0x06」になるまで曲げ続けるはずでしたが、すぐにハンドルがまっすぐに向いてしまい、クランク部分を直進し脱輪してしまいました。動作が早すぎてよく分からないので、モータとサーボのコネクタを抜いて右クランク部分を手で押しながらゆっくりと進ませています。センサの状態をじっくりと観察すると次の図のようになっていました。

参考

マイコンカーの動きがよく分からない場合は、モータのコネクタを抜いて、手で押しながらセンサ状態を確認することをお勧めします。

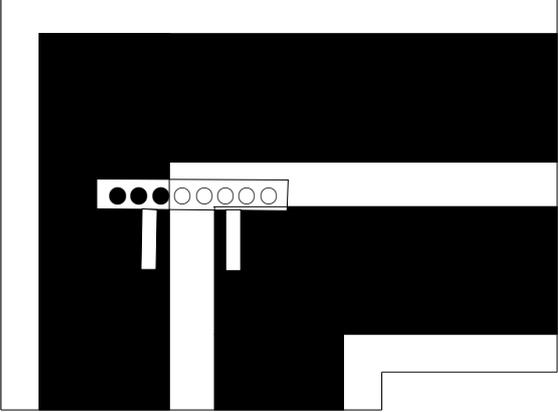
6. プログラム解説「kit07_38a.c」

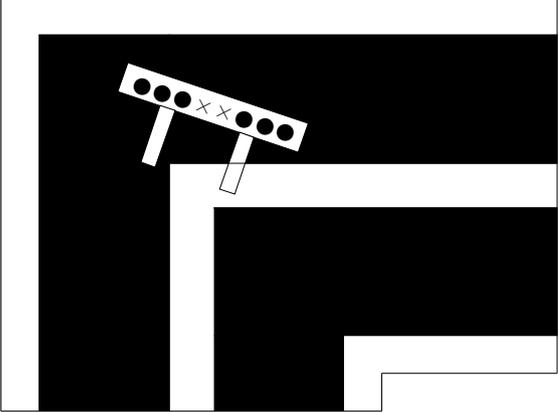
1		<p>センサの状態が「0x1f」になったので、センサの状態が「0x06」になるまで右に 38 度曲げます。</p>
2		<p>ハンドルを曲げ始めた瞬間、白と黒の変わり目で（本当は白と灰と黒色ですが、灰色は白と見なします）センサの状態が「0x06」になりました。プログラムでは、「0x06」になったので、この状態でパターン 11 に移ります。</p>
3		<p>パターン 11 では、センサ状態「0x00」はセンサが中心にあると判断して、ハンドル 0 度、モータは 100%で走行します。まっすぐ行くと脱輪してしまいます。</p>

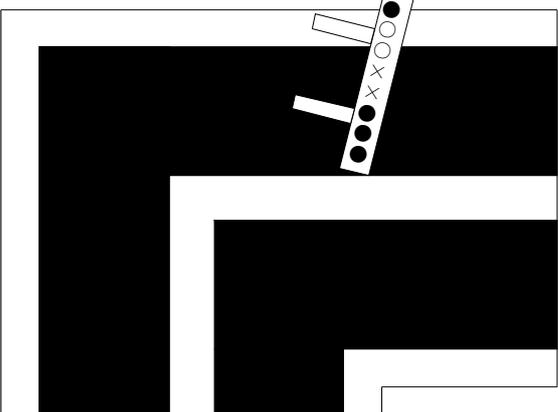
センサの感度を調べてみるといちばん右のセンサの調整が弱めになっており、右から 2 番目、3 番目のセンサより先に“0”になっていました。そのため、白と黒の変わり目で「0x06」になり誤動作していました。いちばん右のセンサ感度をもう少し強くすれば良いのですが、センサのちょっとした感度で脱輪するのは嫌なのでプログラムで対処してみます。

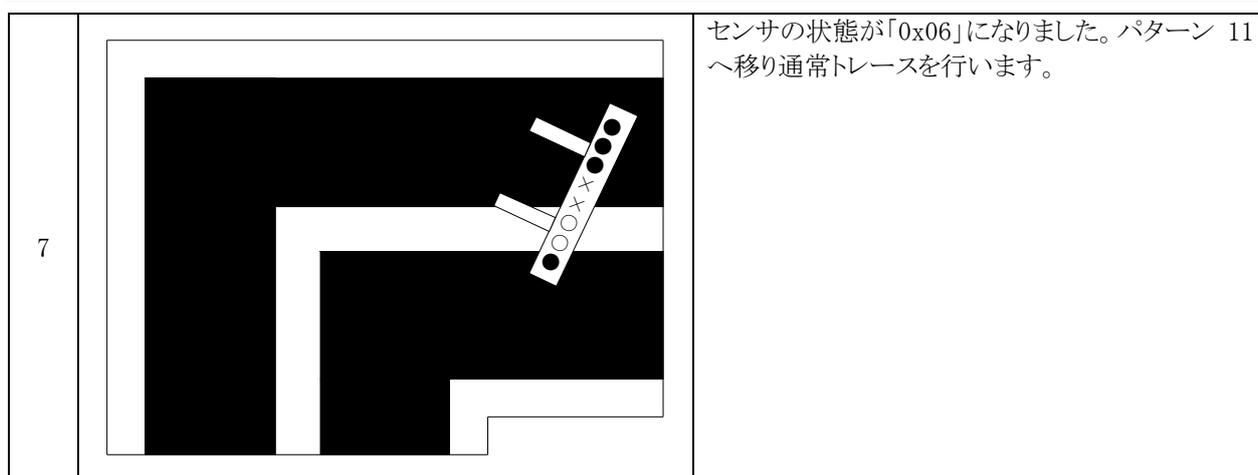
6. プログラム解説「kit07_38a.c」

考えてみると、「0x1f」を検出してから中心線を検出するセンサ状態「0x06」になるまで、ちょっと時間がかかることに気がつきました。そこで右クランクを見つけてサーボ、モータの回転数を設定した後、0.2 秒間はセンサを見ないで変わり目を通すのを待って、0.2 秒後からセンサをチェックするようにはどうでしょうか。図を書いてイメージしてみます。

4		<p>センサの状態が「0x1f」になったので、ハンドルを右に 38 度曲げます。その後、センサを見ずに 0.2 秒進ませます。</p>
---	---	---

5		<p>0.2 秒後です。ここからセンサの状態が「0x06」かどうかチェックします。</p>
---	--	---

6		<p>まだセンサの状態が「0x06」ではないので曲げ続けます。</p>
---	---	-------------------------------------



クランク検出を検出した 0.2 秒後、図 5 のように白と黒の変わり目を越えた位置にあります。その後は「0x06」になるまで安心して曲げ続けるだけです。これなら良さそうです。プログラム化します。

```

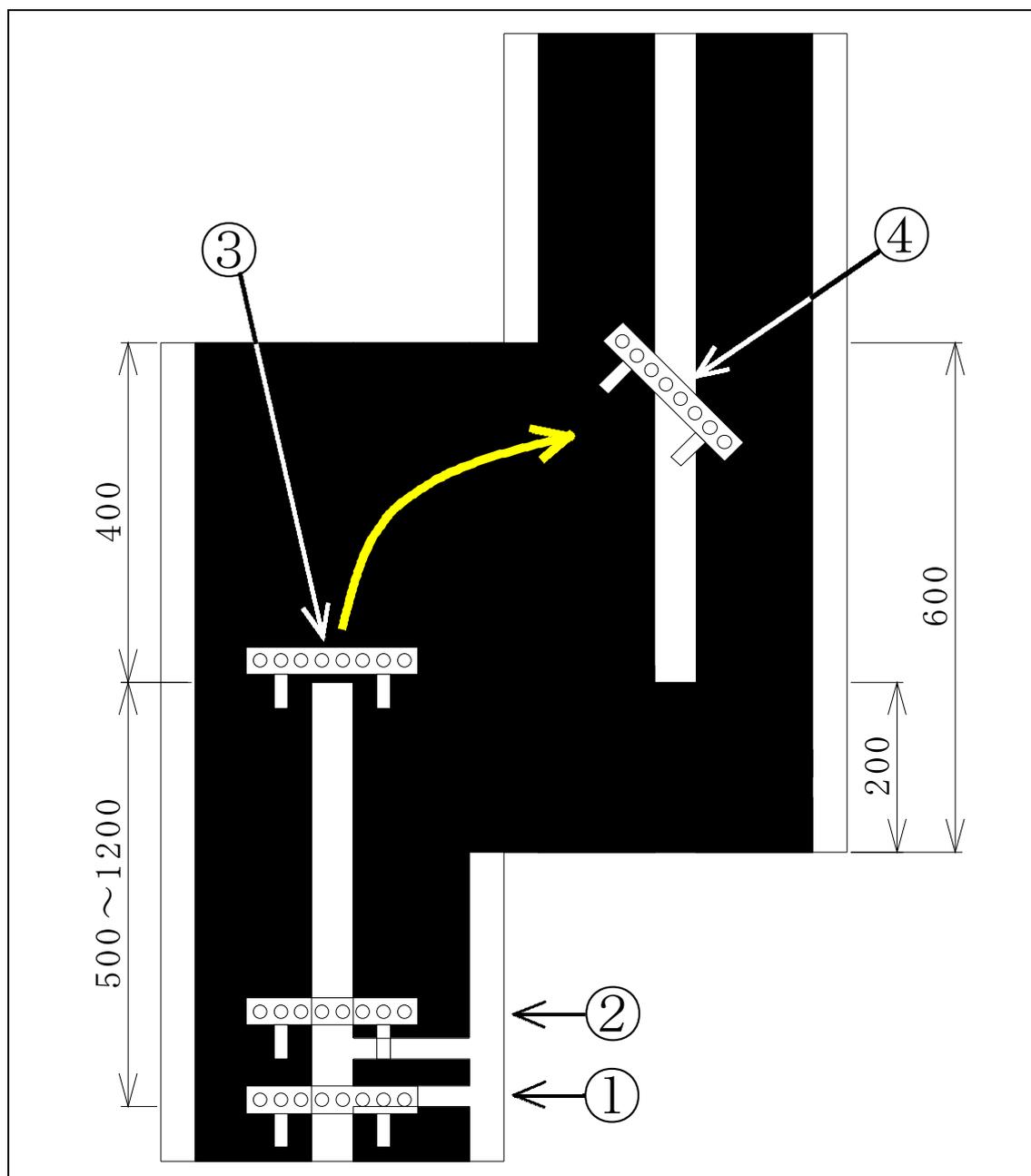
332 :     case 41:
333 :         /* 右クランククリア処理 安定するまで少し待つ */
334 :         if( cnt1 > 200 ) {
335 :             pattern = 42;
336 :             cnt1 = 0;
337 :         }
338 :         break;
339 :
340 :     case 42:
341 :         /* 右クランククリア処理 曲げ終わりのチェック */
342 :         if( sensor_inp(MASK3_3) == 0x06 ) {
343 :             led_out( 0x0 );
344 :             pattern = 11;
345 :             cnt1 = 0;
346 :         }
347 :         break;

```

334 行で cnt1 が 200 以上かチェックしています。200 以上なら、すなわち 0.2 秒たったならパターン 42 へ移ります。ちなみに cnt1 のクリアは、パターン 41 へ移る前の 287 行で行っています。

6.4.38 右レーンチェンジ概要

パターン 51 から 54 は、右レーンチェンジに関するプログラムです。処理の概要を下图に示します。

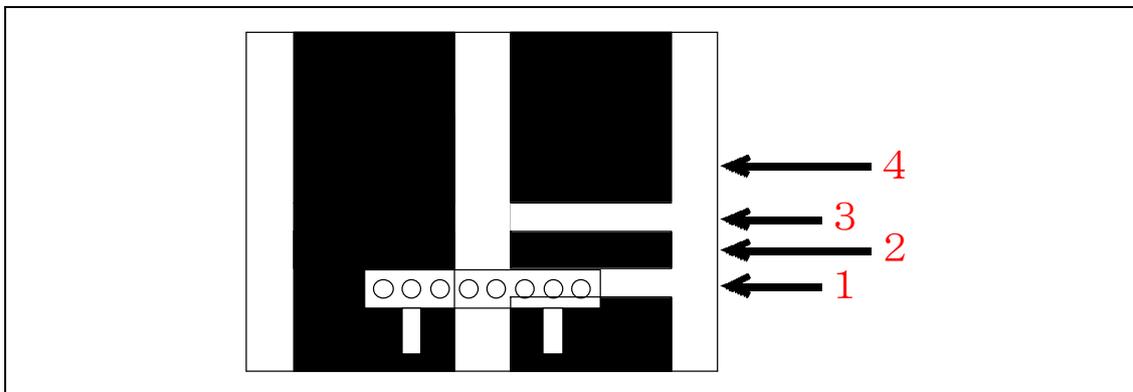


①	check_rightline 関数で右ハーフラインを検出します。500~1200mm 前で、右レーンに移動するために右に曲がらなければいけないのでブレーキをかけます。また、2 本目の右ハーフラインでセンサが誤検出しないよう②の位置までセンサは見ません。
②	この位置から徐行開始します。中心線をトレースしながら進んでいきます。
③	中心線が無くなると、右へハンドルを切ります。
④	新しい中心線を検出すると、今度はこの中心線でライントレースを再開します。

このように、右レーンチェンジをクリアします。次から具体的なプログラムの説明をしていきます。

6.4.39 パターン 51: 1本目の右ハーフライン検出時の処理

パターン 51 は、右ハーフラインを見つけた瞬間に移ってきます。まず、右ハーフラインを通過させます。1 本目の右ハーフラインを見つけてから、2 本目の右ハーフラインを終えるまで、下図のような状態があります。



- ① 1本目のクロスライン
- ② 通常コース
- ③ 2本目のクロスライン
- ④ 通常コース、ここから徐行しながらトレース

④に行くまでにコースが、白→黒→白→黒と変化します。それをプログラムで検出して・・・、とかなり複雑なプログラムになりそうです。

ちょっと考え方を変えてみます。①の位置から④まで、余裕を見て約 100mm あります(正確には 1 本目のハーフライン 20mm+黒部分 30mm+2 本目のハーフライン 20mm=70mm です)。ほぼ中心線の位置にいるとして 100mm くらいならセンサの状態を見ずに進めても大きくずれなさそうです。マイコンカーキットは距離の検出はできないので、タイマでセンサを読まない時間を作ります。時間については、走行スピードによって変わるので、何とも言えません。とりあえず 0.1 秒として、細かい時間は走らせて微調整することになります。同時にモータドライブ基板の LED を点灯させ、パターン 51 に入ったことを外部に知らせるようにします。

まとめると、

- LED1 を点灯(クロスラインとは違う点灯にして区別させます)
- ハンドルを 0 度に
- 左右モータ PWM を 0%にしてブレーキをかける
- 0.1 秒待つ
- 0.1 秒たったら次のパターンへ移る

これをパターン 51 でプログラム化します。

```

case 51:
    led_out( 0x2 );
    handle( 0 );
    speed( 0 , 0 );
    if( cnt1 > 100 ) {
        pattern = 52; /* 0.1 秒後パターン 52 へ*/
    }
    break;

```

完成しました。本当にこれでよいか見直してみます。cnt1 が 100 以上になったら(100 ミリ秒たったら)、パターン 52 へ移るようにしています。これはパターン 51 を開始したときに、cnt1 が 0 になっている必要があります。例えば

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

パターン 51 にプログラムが移ってきた時点で cnt1 が 1000 であったら、1 回目の比較で cnt1 は 100 以上と判断して、すぐにパターン 52 に移ってしまいます。0.1 秒どころか、1 回しかパターン 51 を実行しません(約数 $10 \mu s$)。そこで、パターンをもう一つ増やします。パターン 51 でブレーキをかけ cnt1 をクリア、パターン 52 で 0.1 秒たったかチェックするようにします。

再度まとめると、下記のようになります。

パターン 51 で行うこと	<ul style="list-style-type: none"> • LED1 を点灯 • ハンドルを 0 度に • 左右モータ PWM を 0% にしてブレーキをかける • パターンを次へ移す • cnt1 をクリア
パターン 52 で行うこと	<ul style="list-style-type: none"> • cnt1 が 100 以上になったら、次のパターンへ移す

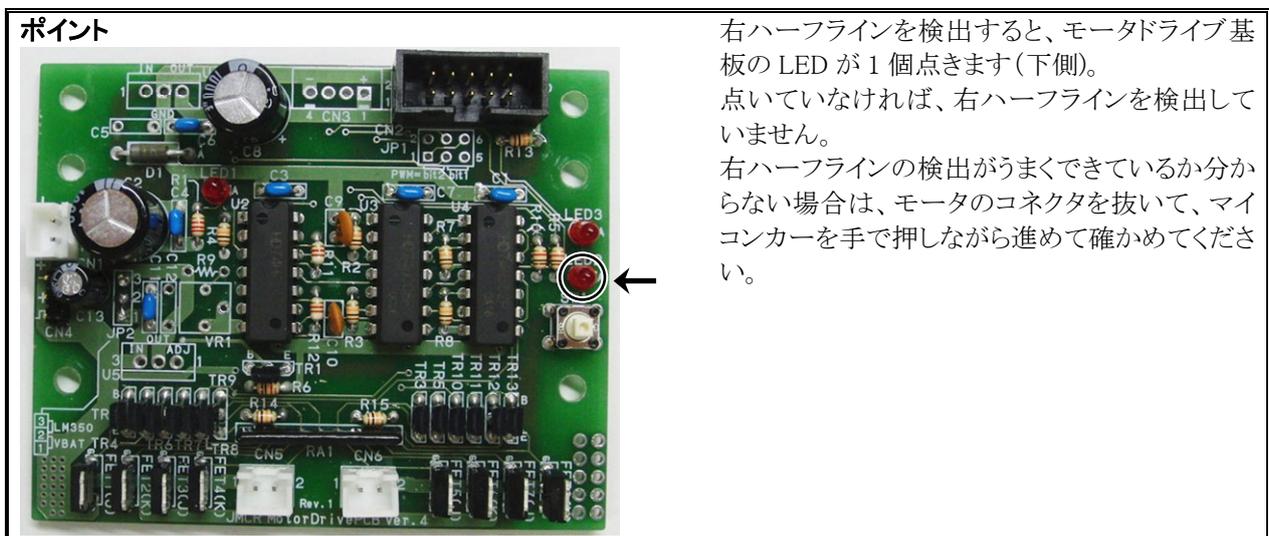
上記にしたがって再度プログラムを作ってみます。

```

349 :     case 51:
350 :         /* 1 本目の右ハーフライン検出時の処理 */
351 :         led_out( 0x2 );
352 :         handle( 0 );
353 :         motor( 0 , 0 );
354 :         pattern = 52;
355 :         cnt1 = 0;
356 :         break;
357 :
358 :     case 52:
359 :         /* 2 本目を読み飛ばす */
360 :         if( cnt1 > 100 ) {
361 :             pattern = 53;
362 :             cnt1 = 0;
363 :         }
364 :         break;

```

右ハーフラインを検出してから徐行して、トレース開始部分までプログラムが完成しました。

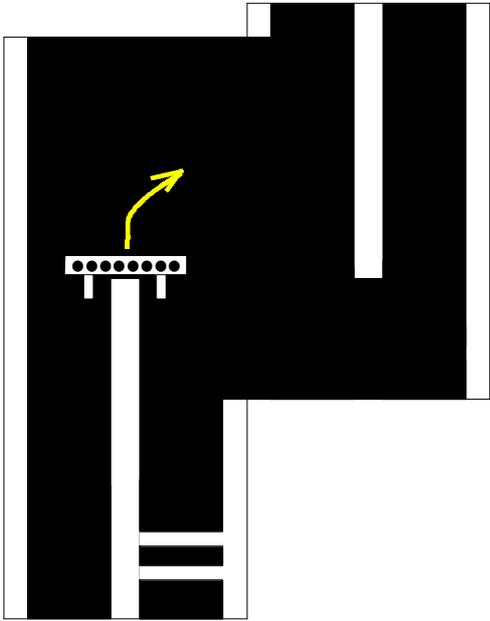
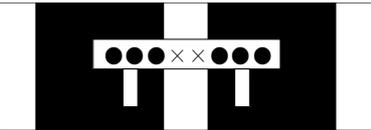
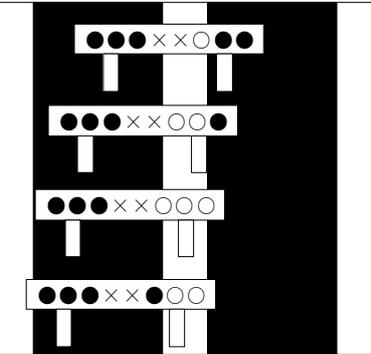


6.4.40 パターン 53: 右ハーフライン後のトレース

パターン 51、52 では、右ハーフラインを検出後、ブレーキを 0.1 秒かけ 2 本の右ハーフラインを通過させました。パターン 53 では、その後の処理を行います。

右ハーフラインを過ぎたので、後は中心線が無くなったかどうかチェックしながら進んでいきます。また中心線が無くなるまでの間、直線をトレースしなければいけないので通常トレースも必要です。

今回は、下図のように考えました。

 <p>→0x00 (8個すべてチェック)</p>	<p>右ハーフライン検出後、トレースしていき中心線が無くなると、8 個のセンサ状態が左図のように「0x00」になりました。この状態を検出すると、右曲げを開始します。</p> <p>このとき、右に曲がるので、右モータの回転数を少なく、左モータの回転数を多めにするは予想できます。実際に何%にすればよいかは、マイコンカーのスピードやタイヤの滑り具合、サーボの反応速度によって変わるので、実際のマイコンカーを見て決めます。ここでは下記のように決め、後は実際に走らせて決めたいと思います。</p> <p>ハンドル: 15 度 左モータ: 40% 右モータ: 31%</p> <p>その後、パターン 54 へ移ります。</p>
 <p>→0x00</p>	<p>直進時、センサの状態は「0x00」です。これを直進状態と判断します。ハンドルをまっすぐにしなければいけないのは、疑いの余地がありません。問題はモータの PWM 値です。こちらは実際に走らせなければどのくらいのスピードになるのか何とも言えません。中心線が無くなったら曲がれるスピードにしなければいけません。とりあえず 40%にしておき、実際に走らせて微調整することになります。まとめると下記ようになります。</p> <p>ハンドル: 0 度 左モータ: 40% 右モータ: 40%</p>
 <p>→0x04 →0x06 →0x07 →0x03</p>	<p>マイコンカーが左に寄ったときを考えています。中心から少しずつ左へずらしていくと左図のように 4 つの状態になりました。センサの状態はもっと左へ寄ることも考えられますが、右ハーフラインの後は直線しかない分かっているので、これ以上センサ状態は増やさないでおきます。</p> <p>動作は、左へ寄っているので右へハンドルを切ります。切り角が小さすぎるとずれが大きいときに戻りきれなくなり、大きすぎるとセンサが左右にばたばた振れてしまいます。ちょうど良い角度調整は難しいです。今回は、とりあえずどの状態も 8 度になります。まとめると下記ようになります。</p> <p>ハンドル: 8 度 左モータ: 40% 右モータ: 35%</p>

6. プログラム解説「kit07_38a.c」

<p>→ 0 x 2 0</p> <p>→ 0 x 6 0</p> <p>→ 0 x e 0</p> <p>→ 0 x c 0</p>	<p>マイコンカーが右に寄ったときを考えています。中心から少しずつ、右へずらしていくと左図のように 4 つの状態になりました。センサの状態はもっと右へ寄ることも考えられますが、右ハーフラインの後は直線しかない分かっているため、これ以上センサ状態は増やさないでおきます。</p> <p>動作は、右へ寄っているため左へハンドルを切ります。切り角が小さすぎるとずれが大きいつきに戻りきれなくなり、大きすぎるとセンサが左右にばたばた振れてしまいます。ちょうど良い角度調整は難しいです。今回は、とりあえずどの状態も-8 度にします。まとめると下記のようになります。</p> <p>ハンドル:-8 度 左モータ:35% 右モータ:40%</p>
---	---

ポイントは、中心線があるかどうかのチェックは 8 個のセンサすべてを使用することです。他は「MASK3_3」でマスクして中心の 2 個のセンサは使用しません。

プログラム化すると下記のようになります。

```

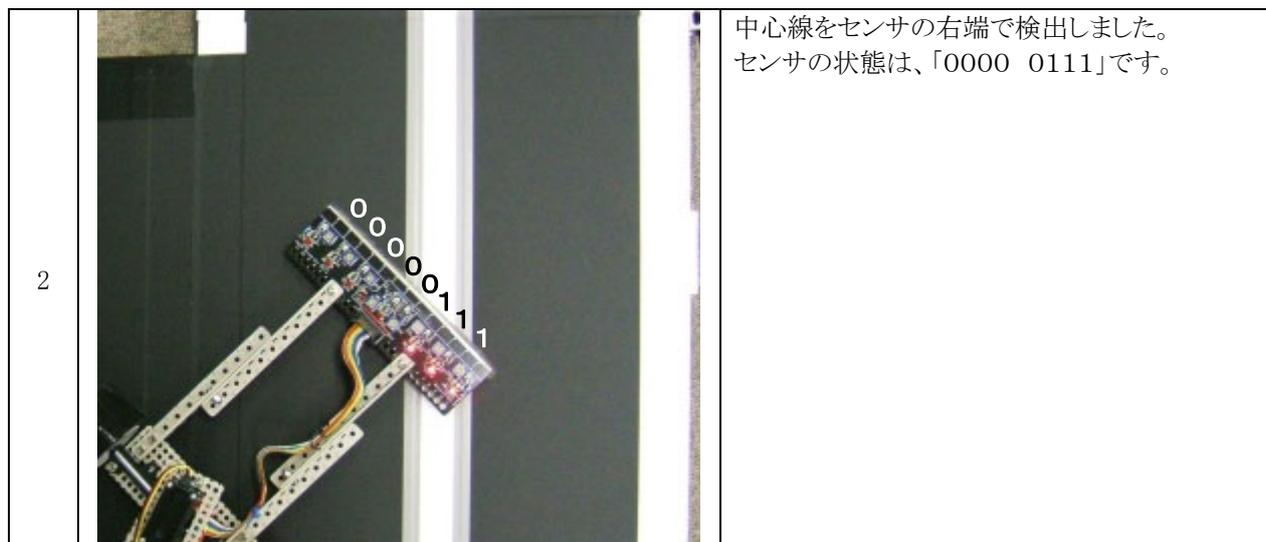
366 :     case 53:
367 :         /* 右ハーフライン後のトレース、レーンチェンジ */
368 :         if( sensor_inp(MASK4_4) == 0x00 ) {
369 :             handle( 15 );
370 :             motor( 40 , 31 );
371 :             pattern = 54;
372 :             cnt1 = 0;
373 :             break;
374 :         }
375 :         switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
376 :             case 0x00:
377 :                 /* センタ→まっすぐ */
378 :                 handle( 0 );
379 :                 motor( 40 , 40 );
380 :                 break;
381 :             case 0x04: } case を続けて書くと
382 :             case 0x06: } 0x04 または 0x06 または 0x07 または 0x03 のとき
383 :             case 0x07: } という意味になります。
384 :             case 0x03: }
385 :                 /* 左寄り→右曲げ */
386 :                 handle( 8 );
387 :                 motor( 40 , 35 );
388 :                 break;
389 :             case 0x20: } case を続けて書くと
390 :             case 0x60: } 0x20 または 0x60 または 0xe0 または 0xc0 のとき
391 :             case 0xe0: } という意味になります。
392 :             case 0xc0: }
393 :                 /* 右寄り→左曲げ */
394 :                 handle( -8 );
395 :                 motor( 35 , 40 );
396 :                 break;
397 :             default:
398 :                 break;
399 :         }
400 :         break;

```

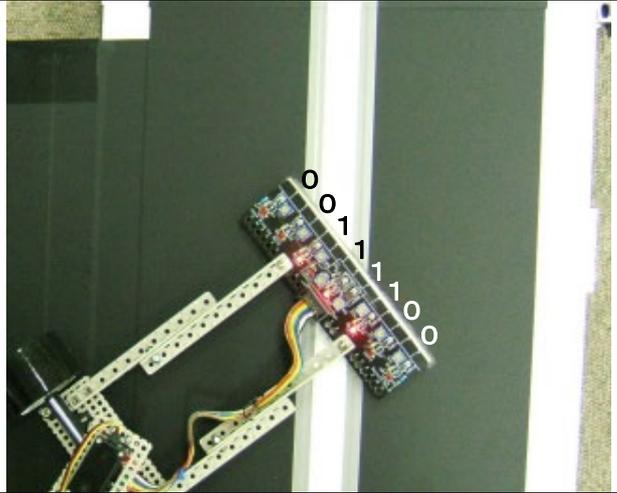
6.4.41 パターン 54: 右レーンチェンジ終了のチェック

パターン 53 でセンサ 8 個が「0x00」になると、右レーンチェンジ開始と判断してハンドルを右に 15 度曲げて進みます。次の問題が出てきます。「いつまで右に曲げ続けるか」ということです。この部分のプログラムが、パターン 54 です。

パターン 54 は、右側にある新しい中心線まで進みます。新しい中心線を見つけたら、その中心線をトレースしていきます。これで右レーンチェンジ処理は完了です。では、新しい中心線と見なすセンサ状態はどのような状態でしょうか。



6. プログラム解説 「kit07_38a.c」

3		<p>中心線をセンサの中心で検出しました。センサの状態は、「0011 1100」です。この状態になったら、新しい中心線に来たと判断して、通常トレースに戻るようになります。プログラムは、センサ 8 個チェックしたとき、「0011 1100」になったなら通常トレースであるパターン 11 へ移りなさい、とします。</p>
---	---	--

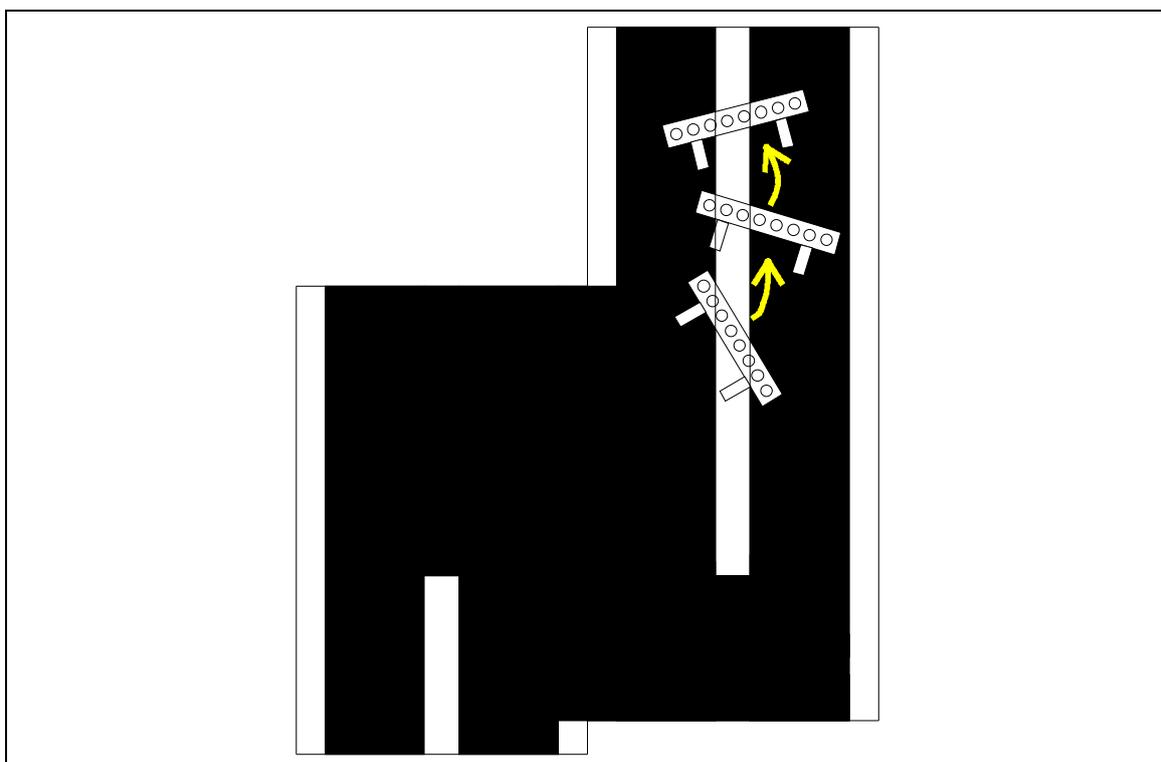
上記の考え方で、プログラムします。

```

402 :     case 54:
403 :         /* 右レーンチェンジ終了のチェック */
404 :         if( sensor_inp( MASK4_4 ) == 0x3c ) {
405 :             led_out( 0x0 );
406 :             pattern = 11;
407 :             cnt1 = 0;
408 :         }
409 :         break;

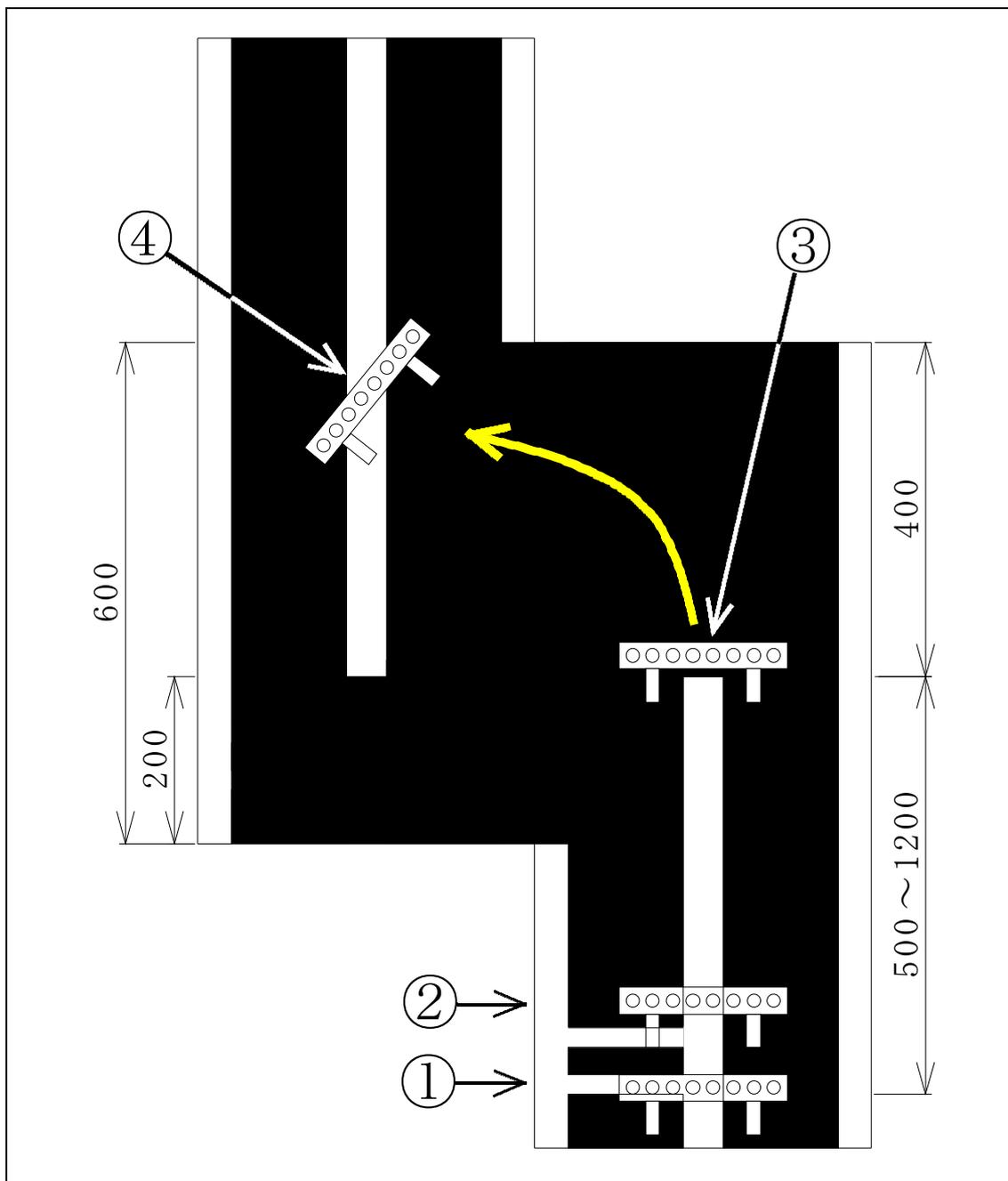
```

右ハーフラインを検出したときに LED を点灯させたので、405 行で消灯させてからパターン 11 へ移るようにします。「0x3c」を検出して、パターン 11 に移った後の状態を下記に示します。右に角度がついた状態ですが、パターン 11 の処理で中心に復帰していきます。



6.4.42 左レーンチェンジ概要

パターン 61 から 64 は、左レーンチェンジに関するプログラムになっています。処理の概要を下図に示します。

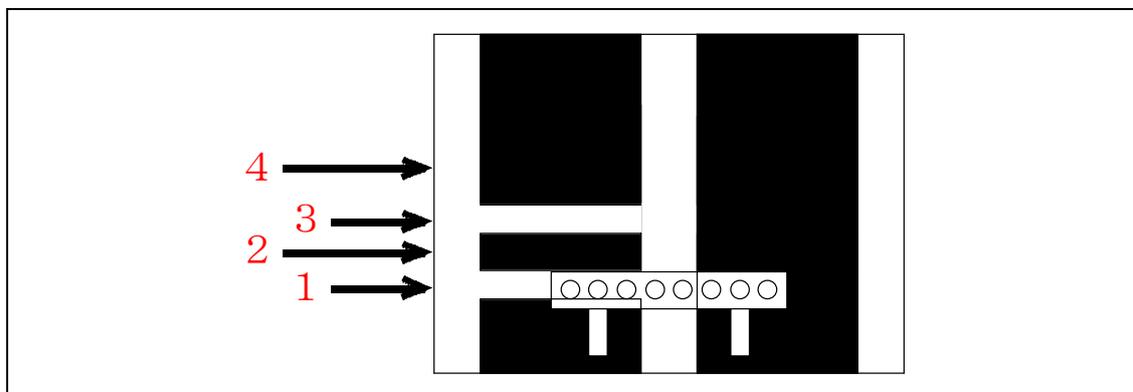


①	check_leftline 関数で左ハーフラインを検出します。500～1200mm 先で、左レーンに移動するために左に曲がらなければいけないのでブレーキをかけます。また、2 本目の左ハーフラインでセンサが誤検出しないよう②の位置までセンサは見ません。
②	この位置から徐行開始します。中心線をトレースしながら進んでいきます。
③	中心線が無くなると、左へハンドルを切ります。
④	新しい中心線を検出すると、今度はこの中心線でライントレースを再開します。

このように、左レーンチェンジをクリアします。次から具体的なプログラムの説明をしていきます。

6.4.43 パターン 61: 1本目の左ハーフライン検出時の処理

パターン 61 は、左ハーフラインを見つけた瞬間に移ってきます。まず、左ハーフラインを通過させます。1 本目の左ハーフラインを見つけてから、2 本目の左ハーフラインを終えるまで、下図のような状態があります。



- ①1 本目のクロスライン
- ②通常コース
- ③2 本目のクロスライン
- ④通常コース、ここから徐行しながらトレース

④に行くまでにコースが、白→黒→白→黒と変化します。それをプログラムで検出して・・・、とかなり複雑なプログラムになりそうです。

ちょっと考え方を変えてみます。①の位置から④まで、余裕を見て約 100mm あります(正確には 1 本目のハーフライン 20mm+黒部分 30mm+2 本目のハーフライン 20mm=70mm です)。ほぼ中心線の位置にいるとして 100mm くらいならセンサの状態を見ずに進めても大きくずれなさそうです。マイコンカーキットは距離の検出はできないので、タイマでセンサを読まない時間を作ります。時間については、走行スピードによって変わるので、何とも言えません。とりあえず 0.1 秒として、細かい時間は走らせて微調整することになります。同時に、モータドライブ基板の LED を点灯させ、パターン 61 に入ったことを外部に知らせるようにします。

まとめると、

- LED0 を点灯(クロスラインとは違う点灯にして区別させます)
- ハンドルを 0 度に
- 左右モータ PWM を 0%にしてブレーキをかける
- 0.1 秒待つ
- 0.1 秒たったら次のパターンへ移る

これをパターン 61 でプログラム化します。

```
case 61:
    led_out( 0x1 );
    handle( 0 );
    speed( 0 , 0 );
    if( cnt1 > 100 ) {
        pattern = 62; /* 0.1 秒後パターン 62 へ*/
    }
    break;
```

完成しました。本当にこれでよいか見直してみます。cnt1 が 100 以上になったら(100 ミリ秒たったら)、パターン

62へ移るようにしています。それはパターン61を開始したときに、cnt1が0になっている必要があります。例えばパターン61にプログラムが移ってきた時点でcnt1が1000であったら、1回目の比較でcnt1は100以上と判断して、すぐにパターン62に移ってしまいます。0.1秒どころか、1回しかパターン61を実行しません(約数 $10\mu s$)。そこで、パターンをもう一つ増やします。パターン61でブレーキをかけcnt1をクリア、パターン62で0.1秒たったかチェックするようにします。

再度まとめると、下記のようになります。

パターン 61 で行うこと	<ul style="list-style-type: none"> • LED0 を点灯 • ハンドルを 0 度に • 左右モータ PWM を 0% にしてブレーキをかける • パターンを次へ移す • cnt1 をクリア
パターン 62 で行うこと	<ul style="list-style-type: none"> • cnt1 が 100 以上になったなら、次のパターンへ移す

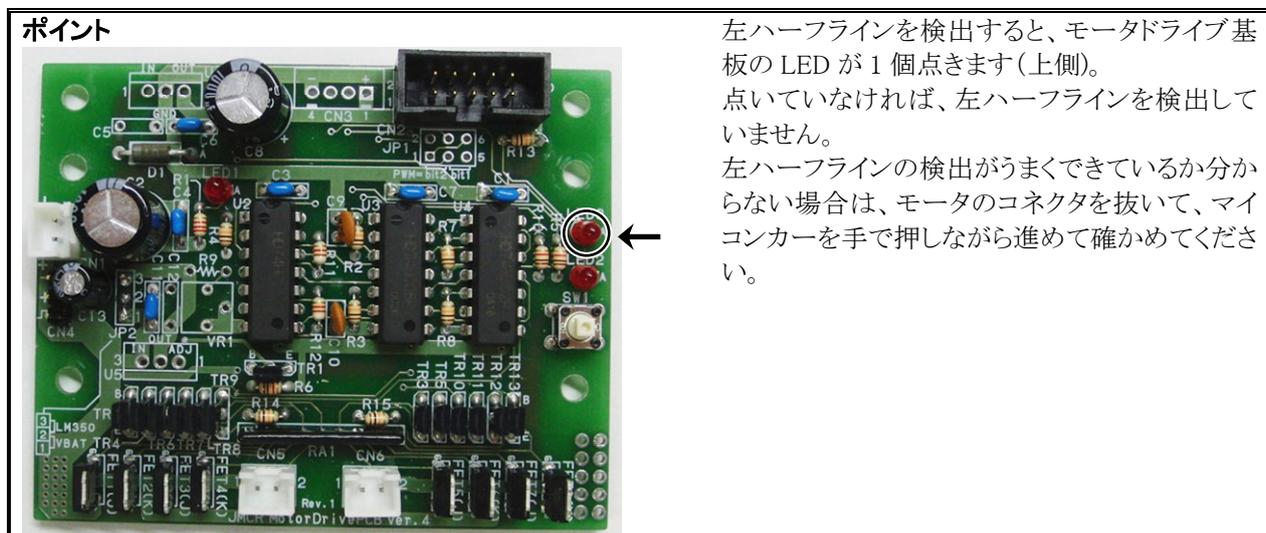
上記にしたがって再度プログラムを作ってみます。

```

411 :      case 61:
412 :          /* 1本目の左ハーフライン検出時の処理 */
413 :          led_out( 0x1 );
414 :          handle( 0 );
415 :          motor( 0 , 0 );
416 :          pattern = 62;
417 :          cnt1 = 0;
418 :          break;
419 :
420 :      case 62:
421 :          /* 2本目を読み飛ばす */
422 :          if( cnt1 > 100 ) {
423 :              pattern = 63;
424 :              cnt1 = 0;
425 :          }
426 :          break;

```

左ハーフラインを検出してから徐行して、トレース開始部分までプログラムが完成しました。

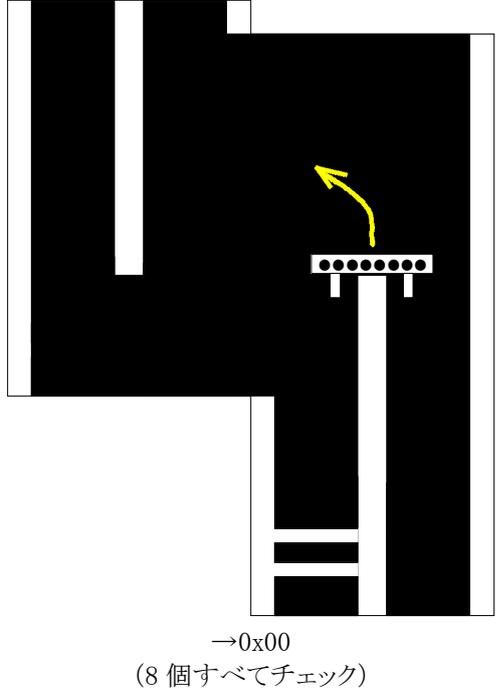
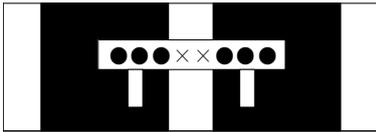
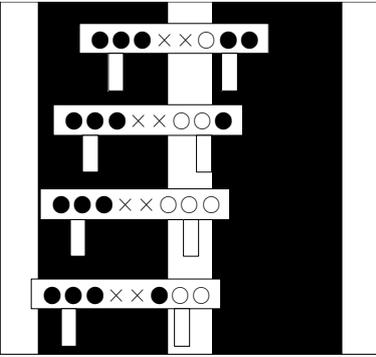


6.4.44 パターン 63: 左ハーフライン後のトレース

パターン 61、62 では、左ハーフラインを検出後、ブレーキを 0.1 秒かけ 2 本の左ハーフラインを通過させました。パターン 63 では、その後の処理を行います。

左ハーフラインを過ぎたので、後は中心線が無くなったかどうかチェックしながら進んでいきます。また中心線が無くなるまでの間、直線をトレースしなければいけないので通常トレースも必要です。

今回は、下図のように考えました。

 <p>→0x00 (8 個すべてチェック)</p>	<p>左ハーフライン検出後、トレースしていき中心線が無くなると、8 個のセンサ状態が左図のように「0x00」になりました。この状態を検出すると、左曲げを開始します。</p> <p>このとき、左に曲がるので、左モータの回転数を少なく、右モータの回転数を多めにするは予想できます。実際に何%にすればよいかは、マイコンカーのスピードやタイヤの滑り具合、サーボの反応速度によって変わるので、実際のマイコンカーを見て決めます。ここでは下記のように決め、後は実際に走らせて決めたいと思います。</p> <p>ハンドル:-15 度 左モータ:31% 右モータ:40%</p> <p>その後、パターン 64 へ移ります。</p>
 <p>→0x00</p>	<p>直進時、センサの状態は「0x00」です。これを直進状態と判断します。ハンドルをまっすぐにしなければいけないのは、疑いの余地がありません。問題はモータの PWM 値です。こちらは実際に走らせなければどのくらいのスピードになるのか何とも言えません。中心線が無くなったら曲がれるスピードにしなければいけません。とりあえず 40%にしておき、実際に走らせて微調整することになります。まとめると下記ようになります。</p> <p>ハンドル:0 度 左モータ:40% 右モータ:40%</p>
 <p>→0x04 →0x06 →0x07 →0x03</p>	<p>マイコンカーが左に寄ったときを考えています。中心から少しずつ左へずらしていくと左図のように 4 つの状態になりました。センサの状態はもっと左へ寄ることも考えられますが、右ハーフラインの後は直線しかないと分かっているので、これ以上センサ状態は増やさないでおきます。</p> <p>動作は、左へ寄っているので右へハンドルを切ります。切り角が小さすぎるとずれが大きいときに戻りきれなくなり、大きすぎるとセンサが左右にばたばた振れてしまいます。ちょうど良い角度調整は難しいです。今回は、とりあえずどの状態も 8 度になります。まとめると下記ようになります。</p> <p>ハンドル:8 度 左モータ:40% 右モータ:35%</p>

	<p>→ 0 x 2 0</p> <p>→ 0 x 6 0</p> <p>→ 0 x e 0</p> <p>→ 0 x c 0</p>	<p>マイコンカーが右に寄ったときを考えています。中心から少しずつ、右へずらしていくと左図のように 4 つの状態になりました。センサの状態はもっと右へ寄ることも考えられますが、右ハーフラインの後は直線しかないと分かっているため、これ以上センサ状態は増やさないでおきます。</p> <p>動作は、右へ寄っているため左へハンドルを切ります。切り角が小さすぎるとずれが大きいつきに戻りきれなくなり、大きすぎるとセンサが左右にばたばた振れてしまいます。ちょうど良い角度調整は難しいです。今回は、とりあえずどの状態も-8 度にします。まとめると下記のようになります。</p> <p>ハンドル:-8 度 左モータ:35% 右モータ:40%</p>
--	---	--

ポイントは、中心線があるかどうかのチェックは 8 個のセンサすべてを使用することです。他は「MASK3_3」でマスクして中心の 2 個のセンサは使用しません。

プログラム化すると下記のようになります。

```

428 :     case 63:
429 :         /* 左ハーフライン後のトレース、レーンチェンジ */
430 :         if( sensor_inp(MASK4_4) == 0x00 ) {
431 :             handle( -15 );
432 :             motor( 31 , 40 );
433 :             pattern = 64;
434 :             cnt1 = 0;
435 :             break;
436 :         }
437 :         switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
438 :             case 0x00:
439 :                 /* センタ→まっすぐ */
440 :                 handle( 0 );
441 :                 motor( 40 , 40 );
442 :                 break;
443 :             case 0x04:
444 :             case 0x06:
445 :             case 0x07:
446 :             case 0x03:
447 :                 /* 左寄り→右曲げ */
448 :                 handle( 8 );
449 :                 motor( 40 , 35 );
450 :                 break;
451 :             case 0x20:
452 :             case 0x60:
453 :             case 0xe0:
454 :             case 0xc0:
455 :                 /* 右寄り→左曲げ */
456 :                 handle( -8 );
457 :                 motor( 35 , 40 );
458 :                 break;
459 :             default:
460 :                 break;
461 :         }
462 :         break;

```

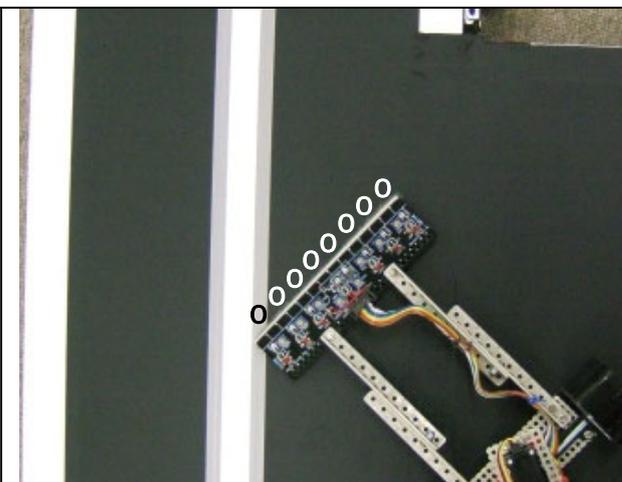
case を続けて書くと
0x04 または 0x06 または 0x07 または 0x03 のとき
という意味になります。

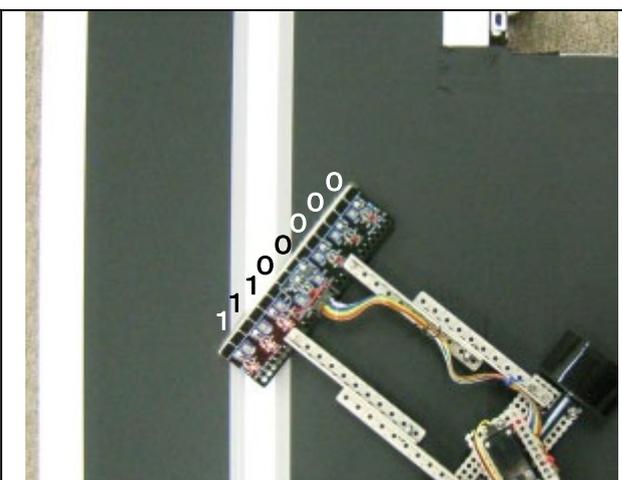
case を続けて書くと
0x20 または 0x60 または 0xe0 または 0xc0 のとき
という意味になります。

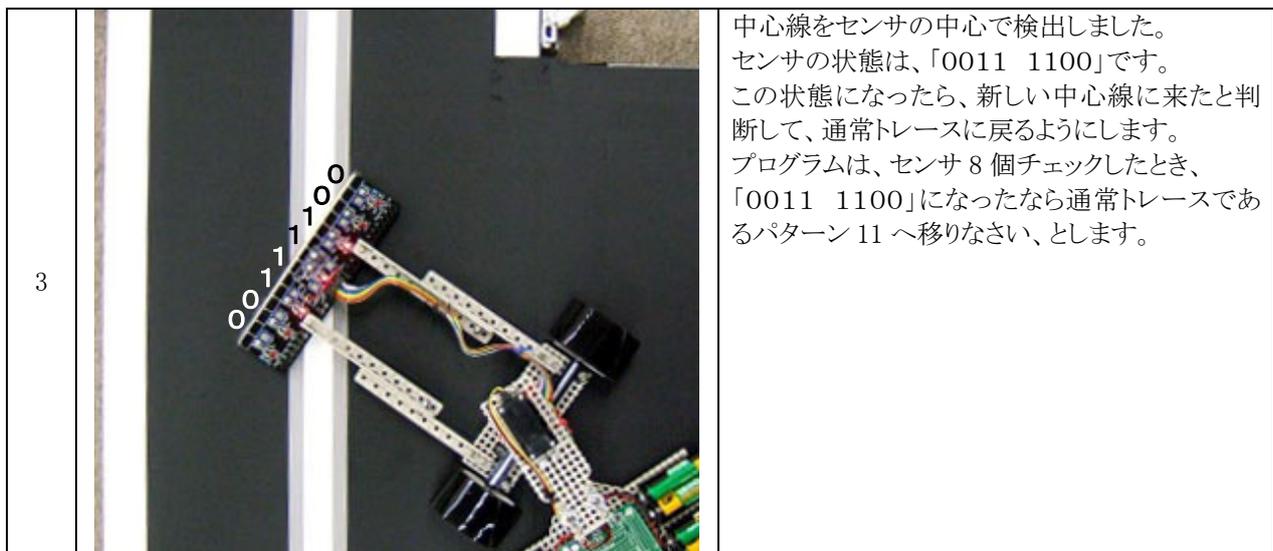
6.4.45 パターン 64: 左レーンチェンジ終了のチェック

パターン 63 でセンサ 8 個が「0x00」になると、左レーンチェンジ開始と判断してハンドルを左に 15 度曲げて進みます。次の問題が出てきます。「いつまで左に曲げ続けるか」ということです。この部分のプログラムが、パターン 64 です。

パターン 64 は、左側にある新しい中心線まで進みます。新しい中心線を見つけたら、その中心線をトレースしていきます。これで左レーンチェンジ処理は完了です。では、新しい中心線と見なすセンサ状態はどのような状態でしょうか。

1		<p>曲げながら進んできました。新しい中心線を見つける直前です。</p>
---	---	--------------------------------------

2		<p>中心線をセンサの左端で検出しました。センサの状態は、「1110 0000」です。</p>
---	---	---



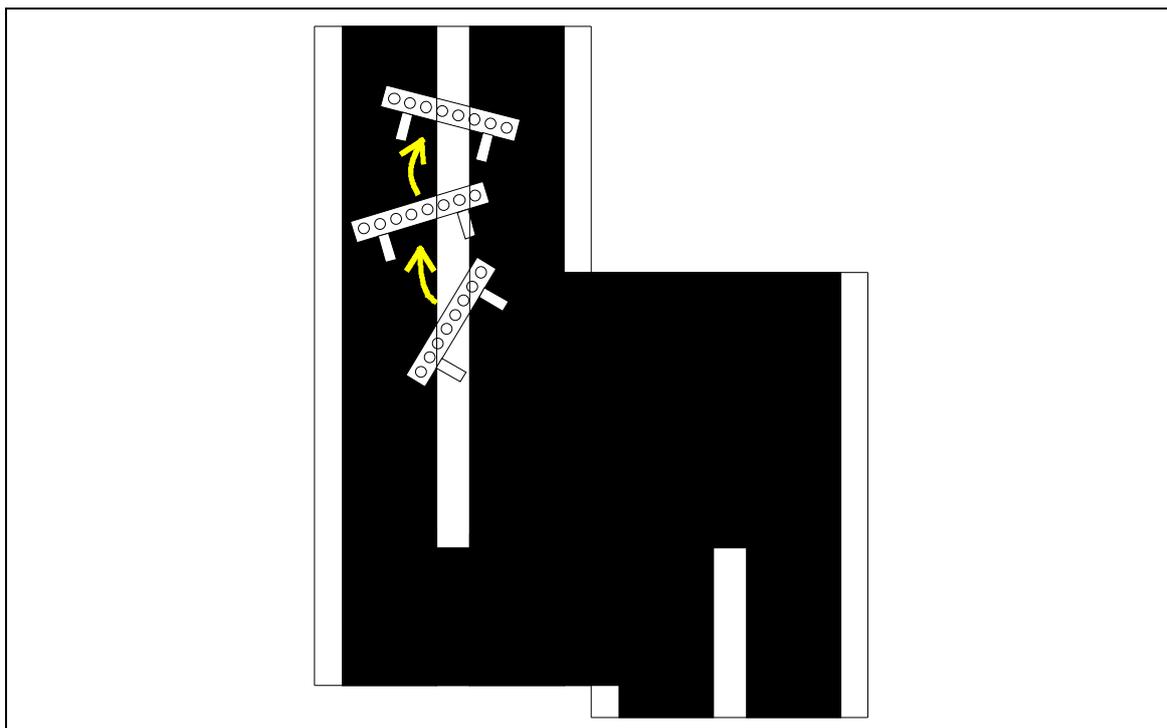
上記の考え方で、プログラムします。

```

464 :     case 64:
465 :         /* 左レーンチェンジ終了のチェック */
466 :         if( sensor_inp( MASK4_4 ) == 0x3c ) {
467 :             led_out( 0x0 );
468 :             pattern = 11;
469 :             cnt1 = 0;
470 :         }
471 :         break;

```

左ハーフラインを検出したときに LED を点灯させたので、467 行で消灯させてからパターン 11 へ移るようにします。「0x3c」を検出して、パターン 11 に移った後の状態を下記に示します。左に角度がついた状態ですが、パターン 11 の処理で中心に復帰していきます。



7. サーボセンタと最大切れ角の調整

7.1 概要

kit07_38a.mot を書き込んでマイコンカーの電源を入れても、ほとんどの場合ハンドルが0度(まっすぐ)になりません。これは、人の指紋が一人一人違うのと同じで、サーボを「まっすぐにしなさい」という数値がサーボ1個1個違うためです。

そこで、サーボセンタの調整を行います。「kit07_38a.c」の26行

```

行番... S... ソース
14
15 /*-----*/
16 /* インクルード */
17 /*-----*/
18 #include "sfr_r838a.h" /* R8C/38A SFRの定義ファイル */
19
20 /*-----*/
21 /* シンボル定義 */
22 /*-----*/
23
24 /* 定数設定 */
25 #define DIM_CYCLE 30000 /* エータDIMの周期 */
26 #define SERVO_CENTER 3750 /* サーボのセンタ値 */
27 #define HANDLE_STEP 22 /* ハンドルの値 */
28
29 /* マスク値設定 ×：マスクあり(無効) ○：マスク無し(有効) */
30 #define MASK2_2 0x66 /* ×○○××○○× */
31 #define MASK2_0 0x60 /* ×○○×××××× */
32 #define MASK0_2 0x06 /* ×××××○○× */
33 #define MASK3_3 0xe7 /* ○○○××○○○ */
34 #define MASK0_3 0x07 /* ×××××○○○ */
35 #define MASK0_0 0x00 /* ○○○○○○○○ */

```

が、サーボセンタの値です。調整は、

- ・ずれに応じて値を調整する(1度あたり22、値を減らすと左へ、増やすと右へサーボが動きます)
- ・ビルドする
- ・RY_R8C38 ボードにプログラムを書き込む
- ・0度か確かめる
- ・0度でなければやり直し

という作業を何度も繰り返さなければきっちとした中心になりません。

そこで、パソコンとマイコンカーを通信ケーブルで繋がります。調整は、

- ・パソコンのキーボードを使いながらサーボのセンタを調整、0度の値を見つける
- ・値をプログラムに書き込む
- ・ビルドする
- ・RY_R8C38 ボードにプログラムを書き込む

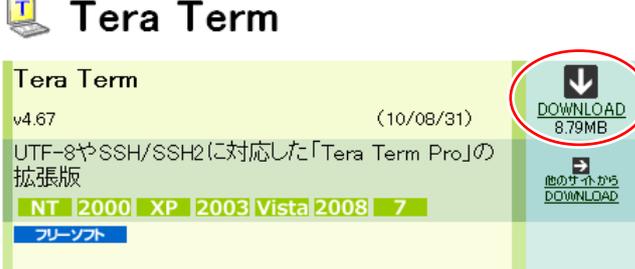
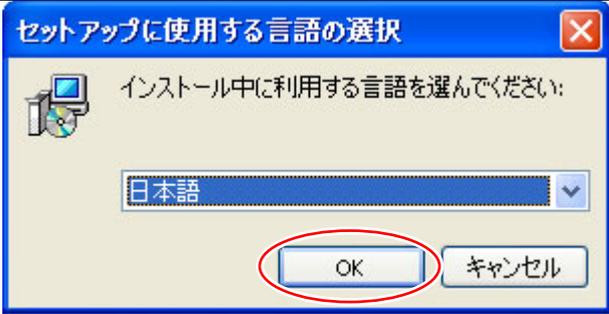
という作業のみでOKです。先ほどより、簡単になりました。今回は、パソコンのキーボードを調整用として使い、

- ①サーボセンタの値を簡単に調整しましょう
- ②右に何度まで切れるか、右最大切れ角を見つけましょう
- ③左に何度まで切れるか、左最大切れ角を見つけましょう

というのが内容です。

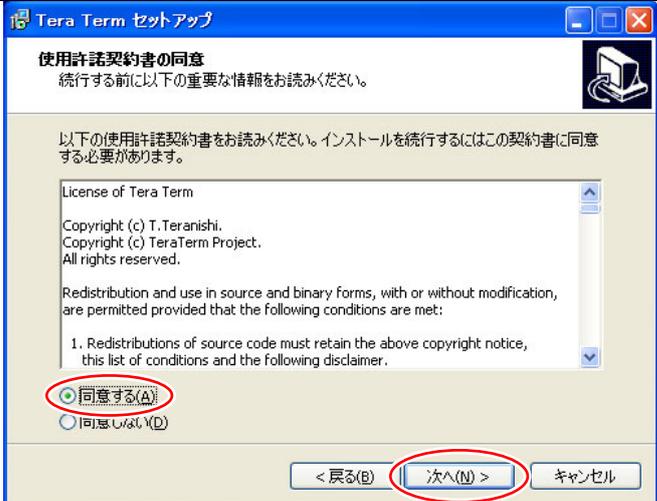
7.2 通信ソフト「Tera Term」をインストールする

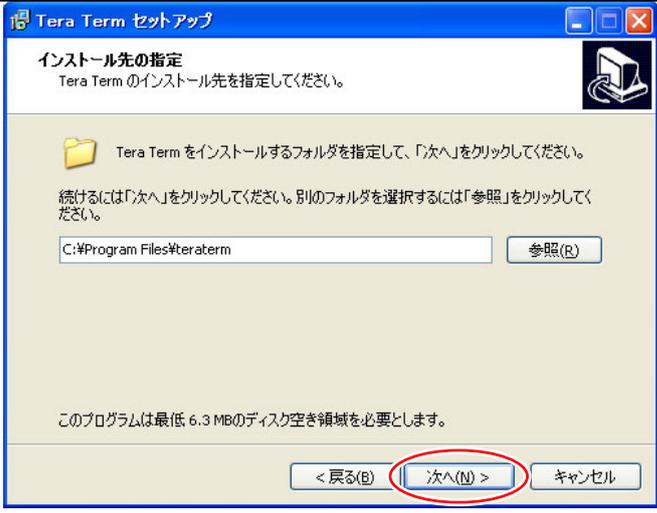
フリーソフトで通信のできる「Tera Term」というソフトを使用して、マイコンと通信をおこないます。ここではインストール手順を説明します。既に Tera Term をインストールしている場合は、インストールする必要はありません。

1	 <p>Telnetとシリアル接続に対応したターミナルエミュレーター「Tera Term Pro」を、多くの開発者の手で拡張したバージョン。原作者の許可を得てオープンソースで開発されている。「Tera Term Pro」からの一番の変更点は文字コードUTF-8の表示と、SSH/SSH2プロトコルによる接続への対応だが、</p> 	<p>まず、ソフトをダウンロードします。インターネットブラウザで http://www.forest.impress.co.jp/lib/inet/servernt/remote/utf8teraterm.html にアクセスします。</p> <p>※窓の杜という Windows 用オンラインソフト紹介サイト、または同等のサイトでダウンロードします。</p>
2		<p>「DOWNLOAD」をクリックし、ファイルをダウンロードします。</p>
3		<p>ダウンロードした「teraterm-4.67.exe」を実行します。 ※バージョンにより、「4.67」部分は異なります。</p>
4		<p>言語の選択です。「OK」をクリックします。</p>

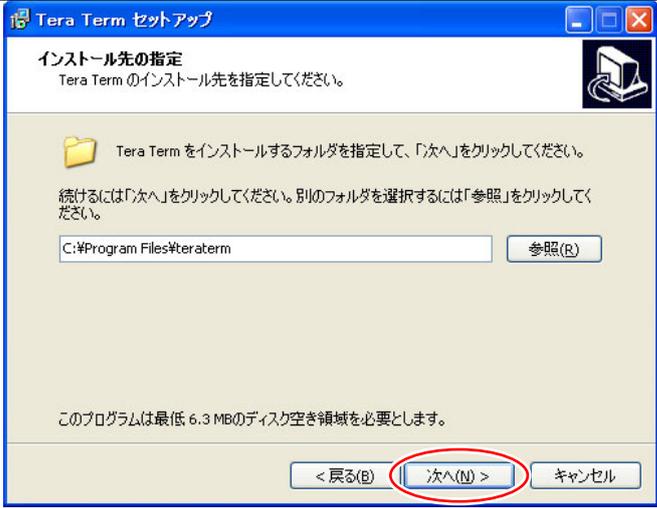
7. サーボセンタと最大切れ角の調整

5		<p>次へをクリックします。</p>
---	---	--------------------

6		<p>同意する場合は、「同意する」をクリックして、次へをクリックします。</p>
---	--	--

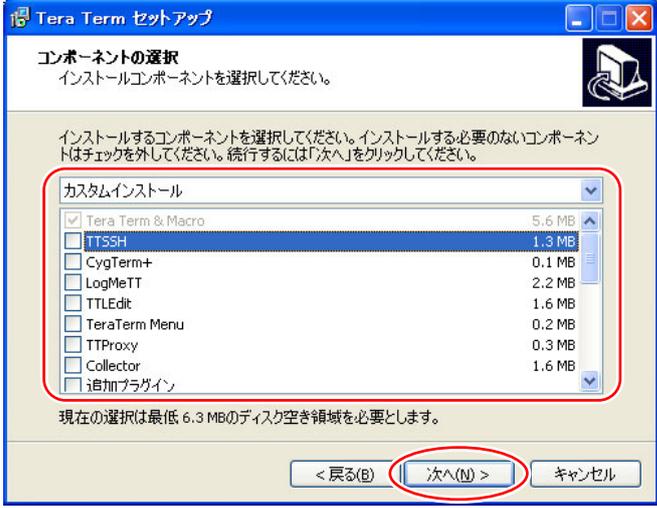
7		<p>次へをクリックします。</p>
---	---	--------------------

8



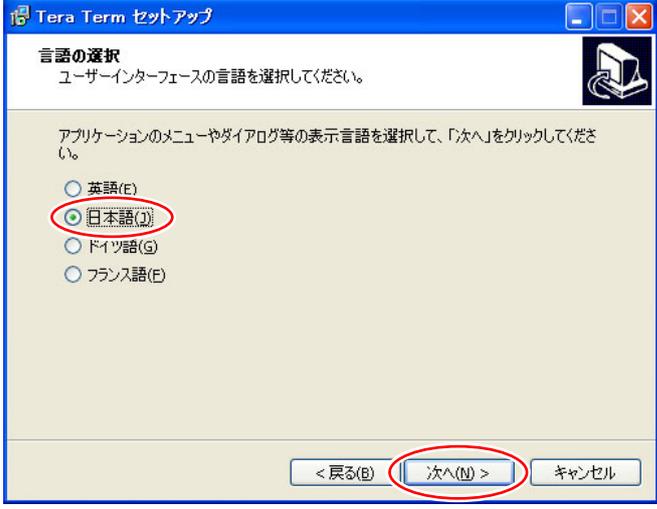
次へをクリックします。

9



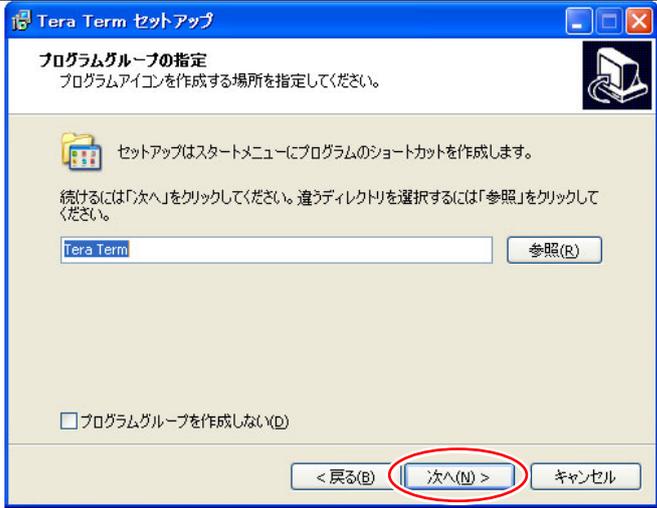
コンポーネントの選択です。どのコンポーネントも使いませんので、すべてのチェックを外します。次へをクリックします。

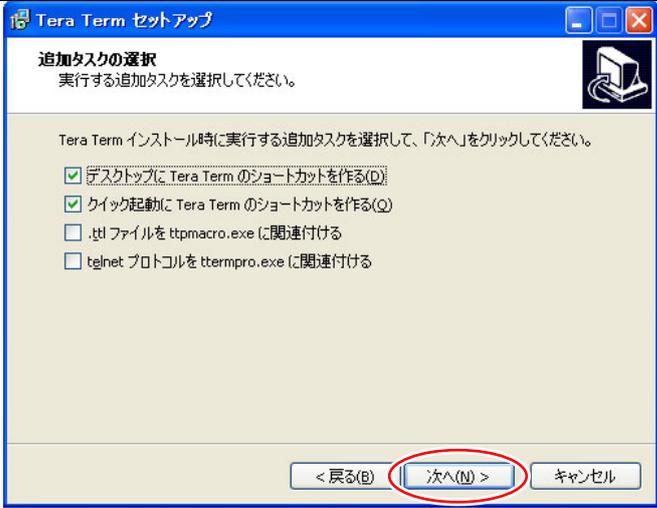
10



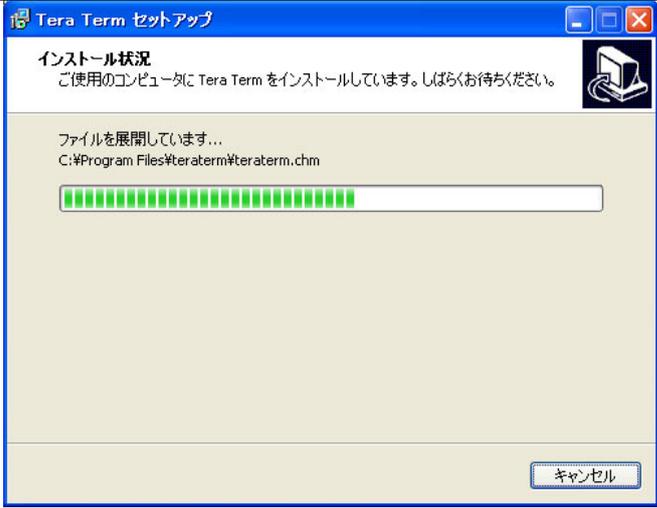
「日本語」を選択して、次へをクリックします。

7. サーボセンタと最大切れ角の調整

11	 <p>プログラムグループの指定 プログラムアイコンを作成する場所を指定してください。</p> <p>セットアップはスタートメニューにプログラムのショートカットを作成します。</p> <p>続けるには「次へ」をクリックしてください。違うディレクトリを選択するには「参照」をクリックしてください。</p> <p>Tera Term [参照(R)]</p> <p><input type="checkbox"/> プログラムグループを作成しない(N)</p> <p>< 戻る(B) 次へ(N) > キャンセル</p>	<p>次へをクリックします。</p>
----	--	--------------------

12	 <p>追加タスクの選択 実行する追加タスクを選択してください。</p> <p>Tera Term インストール時に実行する追加タスクを選択して、「次へ」をクリックしてください。</p> <ul style="list-style-type: none"> <input checked="" type="checkbox"/> デスクトップに Tera Term のショートカットを作る(D) <input checked="" type="checkbox"/> クイック起動に Tera Term のショートカットを作る(Q) <input type="checkbox"/> .sh ファイルを ttpmacro.exe に関連付ける <input type="checkbox"/> telnet プロトコルを ttermpro.exe に関連付ける <p>< 戻る(B) 次へ(N) > キャンセル</p>	<p>追加するタスクを選択して(通常は変更なしで大丈夫です)、「次へ」をクリックします。</p>
----	--	--

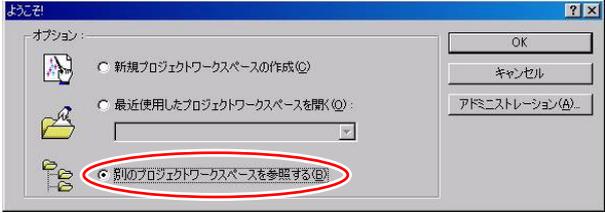
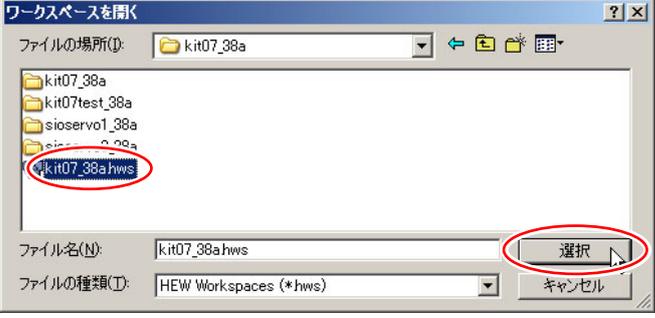
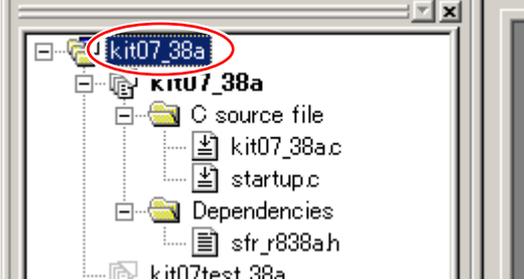
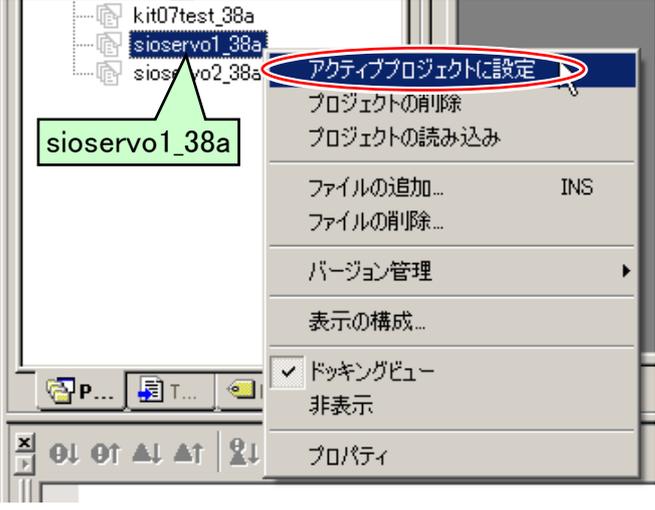
13	 <p>インストール準備完了 ご使用のコンピュータへ Tera Term をインストールする準備ができました。</p> <p>インストールを続けるには「インストール」、設定の確認や変更を行うには「戻る」をクリックしてください。</p> <p>インストール先: C:\Program Files\teraterm</p> <p>セットアップの種類: カスタムインストール</p> <p>選択コンポーネント: Tera Term & Macro</p> <p>プログラムグループ: Tera Term</p> <p>追加タスク一覧:</p> <p>< 戻る(B) インストール(I) キャンセル</p>	<p>インストールをクリックします。</p>
----	--	------------------------

14		インストール中です。
----	---	------------

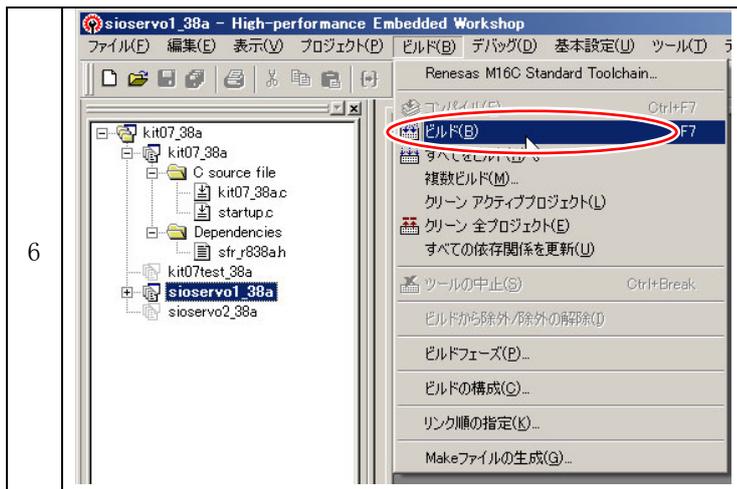
15		完了をクリックして、インストール終了です。
----	--	-----------------------

7. サーボセンタと最大切れ角の調整

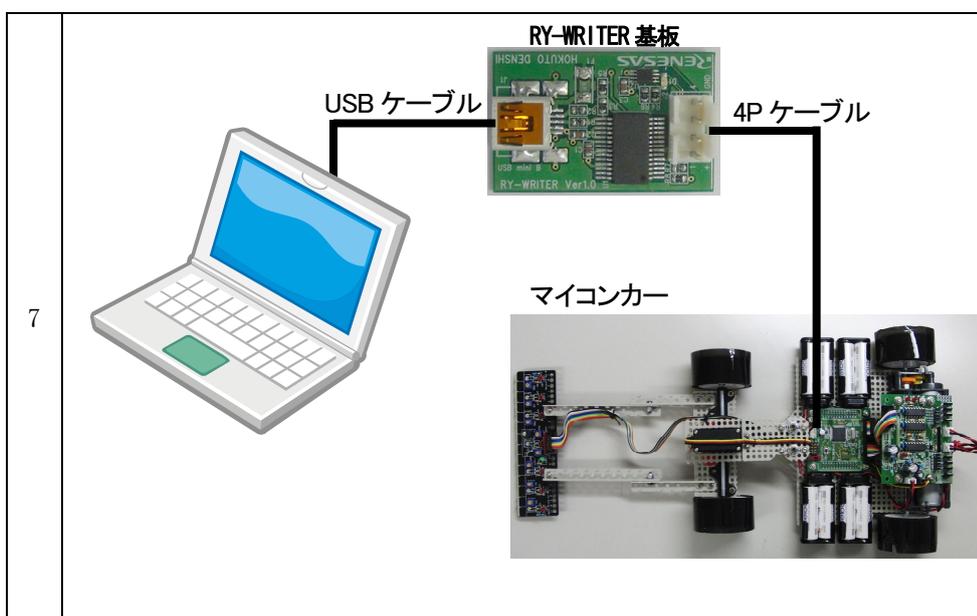
7.3 サーボのセンタを調整する

1		<p>ルネサス統合開発環境を実行します。</p>
2		<p>「別のプロジェクトワークスペースを参照する」を選択します。</p>
3		<p>Cドライブ → Workspace → kit07_38a の「kit07_38a.hws」を選択します。</p>
4		<p>ワークスペース「kit07_38a」が開きます。</p>
5		<p>プロジェクト「sioservo1_38a」をアクティブプロジェクトに設定します。</p>

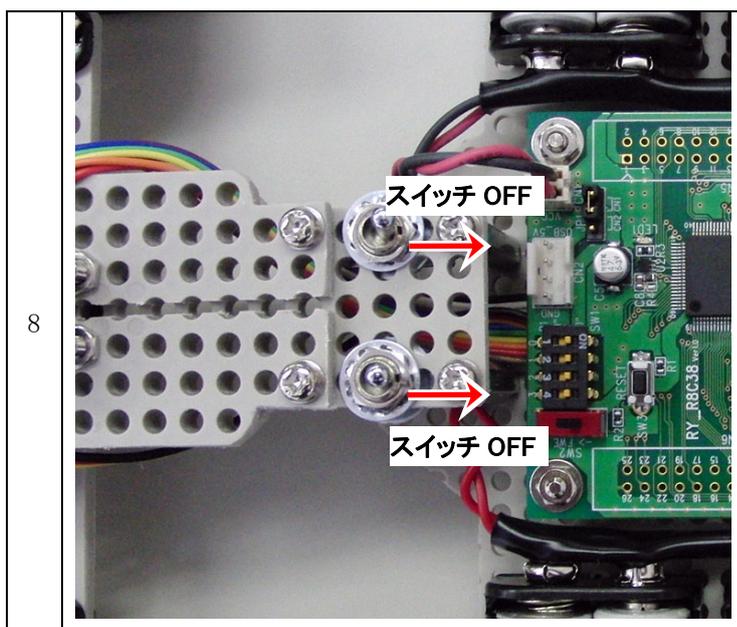
7. サーボセンタと最大切れ角の調整



「ビルド→ビルド」で MOT ファイルを作ります。

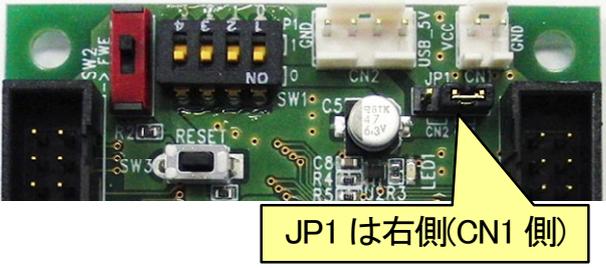


パソコンとマイコンカー (RY_R8C38 ボード) の間に USB 信号を TTL レベル信号に変換する基板を入れます。
左図は、RY-WRITER 基板を間に入れた場合の結線です。

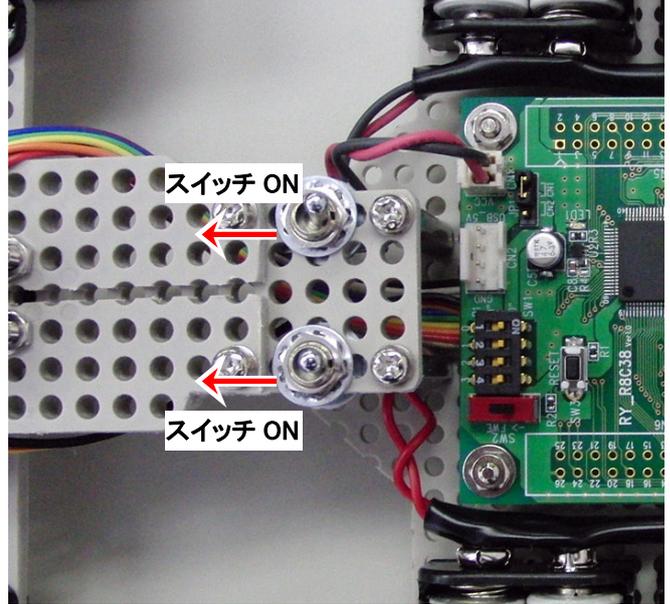


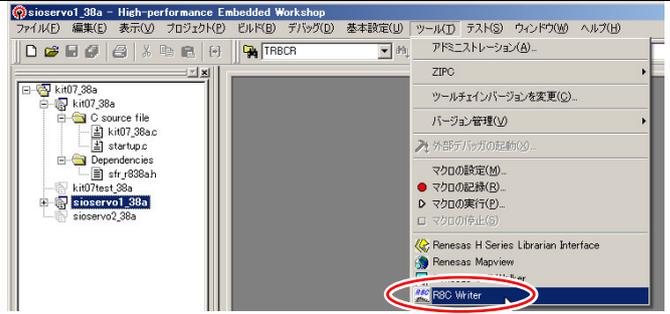
マイコンカーの電源スイッチは、2 つとも切っておきます。

7. サーボセンタと最大切れ角の調整

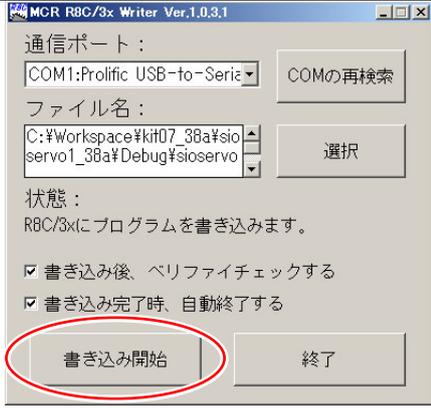
9		<p>RY_R8C38 ボードの JP1 は、写真のように右側をショート(CN1 側)してください。</p> <p>※CN1 から電源供給する設定です。CN2 にすると、パソコンの USB 電源から電源供給する設定になります。パソコンの USB 電源は、電流を取りすぎると壊れるおそれがあるので使わないでください。</p>
---	---	---

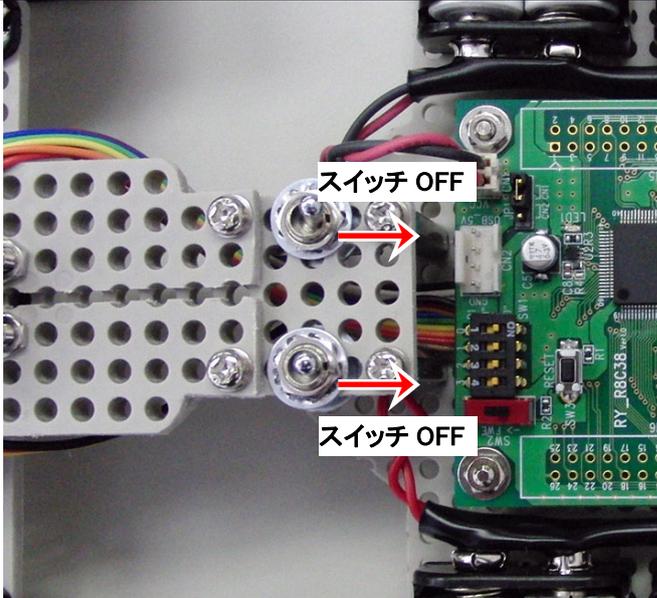
10		<p>SW2 を FWE 側(外側)にします。SW2 を外側の状態で RY_R8C38 ボードの電源を入れると、マイコンはプログラム書き込みモードになります。</p> <p>※SW2 は、必ず RY_R8C38 ボードの電源が OFF の状態で操作してください。</p>
----	---	---

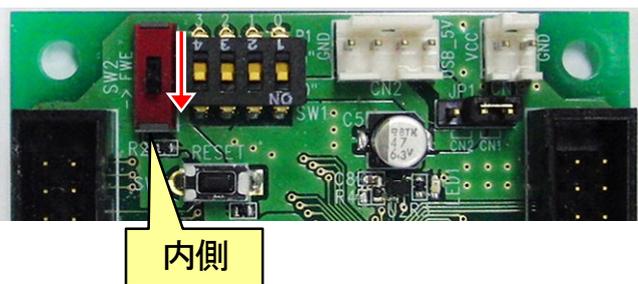
11		<p>マイコンカーの電源スイッチを、2 つとも ON にします。</p>
----	--	--------------------------------------

12		<p>「ツール→R8C Writer」で R8C Writer を立ち上げます。</p>
----	---	--

7. サーボセンタと最大切れ角の調整

13		<p>「sioservo1_38a.mot」を書き込みます。 書き込みが終わったら、マイコンカーの電源を切って、RY_R8C38 ボードの SW2 を内側にしておきます。</p> <p>※通信ケーブルはつないだままにしておきます。</p> <p>※Tera Term が立ち上がっていると、通信ポートを使うので書き込みができません。Tera Term を終了させて、再度書き込んでください。</p>
----	---	---

14		<p>マイコンカーの電源スイッチは、2 つとも切っておきます。</p>
----	--	-------------------------------------

15		<p>SW2 を内側にします。 SW2 を内側の状態で RY_R8C38 ボードの電源を入ると、先ほど書き込んだプログラムを実行します。</p> <p>※SW2 は、必ず RY_R8C38 ボードの電源が OFF の状態で操作してください。</p>
----	---	--

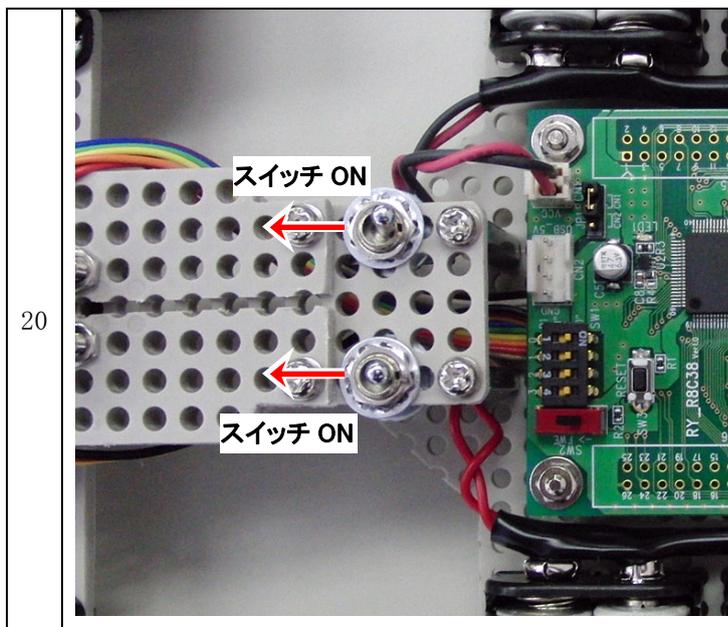
16		<p>「スタート→すべてのプログラム→Tera Term→Tera Term」を選択します。</p>
----	--	--

7. サーボセンタと最大切れ角の調整

17		<p>新しい接続のウィンドウが立ち上がります。「シリアル」を選択します。</p>
----	---	--

18		<p>ポートを「Prolific USB-to-Serial Comm Port」がある番号、または接続しているシリアルにします。 OKをクリックします。</p>
----	---	---

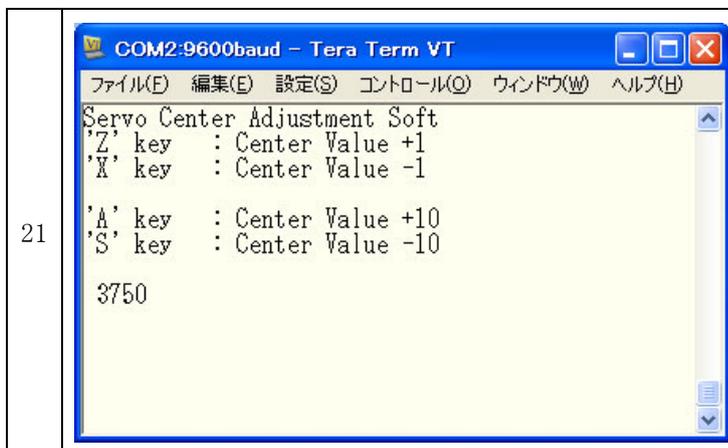
19		<p>Tera Term の画面が立ち上がりました。</p>
----	---	--------------------------------



マイコンカーの電源を入れてください。スイッチは二つとも ON にします。

※マイコンカーの電源をすでに入れていた場合は、いちどマイコンカーの電源を OFF にしてから、再度 ON にしてください。

※マイコンカーの電源を入れた瞬間に、マイコンカーからパソコンへメッセージを出力します。マイコンカーの電源を入れた後で、Tera Term を立ち上げても画面には何も出力されません。

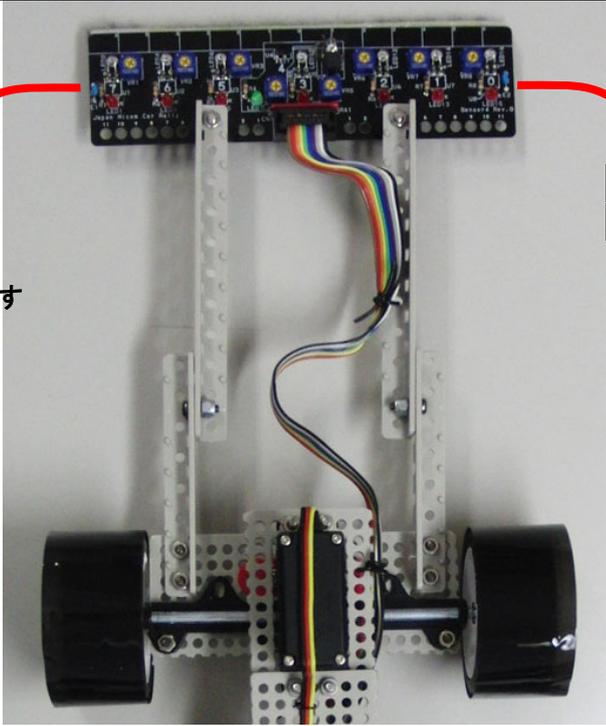


マイコンカーの電源を入れると、左画面のようにメッセージが表示されます。

いちばん下の「3750」が現在のサーボセンタの値です。

7. サーボセンタと最大切れ角の調整

22



A キー…大きく左へ
Z キー…小さく左へ

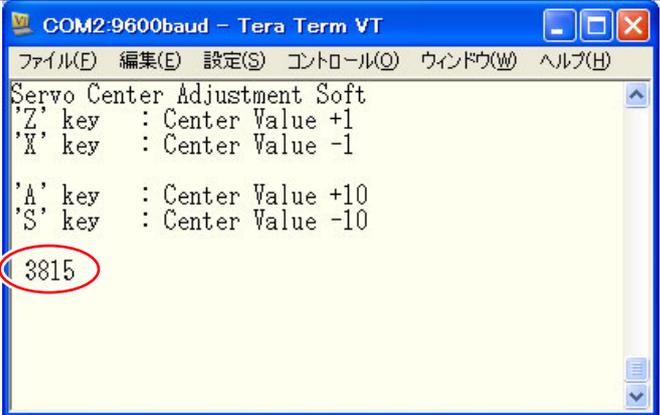
※キーはずっと押します

S キー…大きく右へ
X キー…小さく右へ

※キーはずっと押します

A、**S**、**Z**、**X** キーをそれぞれ押し続けるとサーボが動きます。キーを使ってサーボがまっすぐ向く角度に調整してください。

23



COM2:9600baud - Tera Term VT

ファイル(F) 編集(E) 設定(S) コントロール(C) ウィンドウ(W) ヘルプ(H)

Servo Center Adjustment Soft

'Z' key : Center Value +1

'X' key : Center Value -1

'A' key : Center Value +10

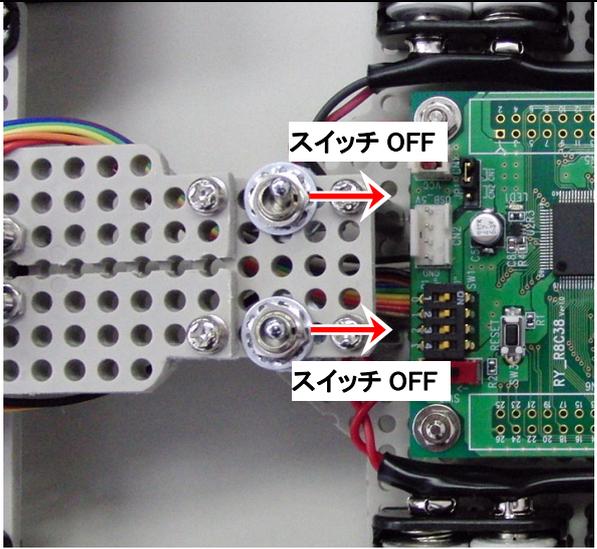
'S' key : Center Value -10

3815

まっすぐに調整できたら、Tera Term の数字を見ます。今回は「3815」でした。この値がこのマイコンカーのサーボセンタ (SERVO_CENTER) です。メモしておきます。

次は、プロジェクト「sioservo2」に進みます。Tera Term は終了しておきます。

24



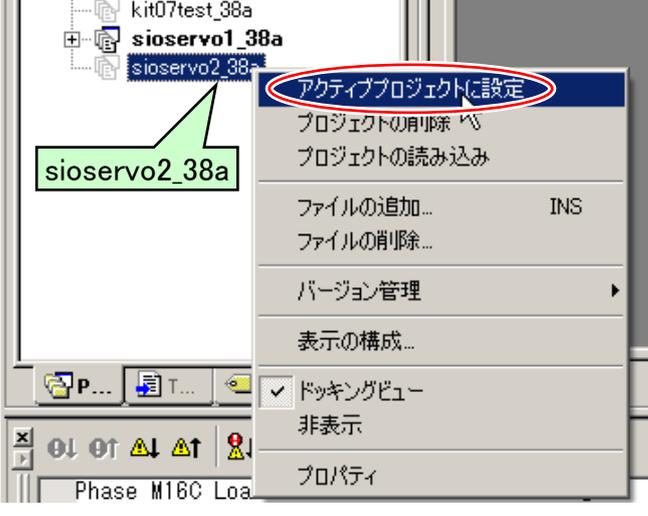
スイッチ OFF

スイッチ OFF

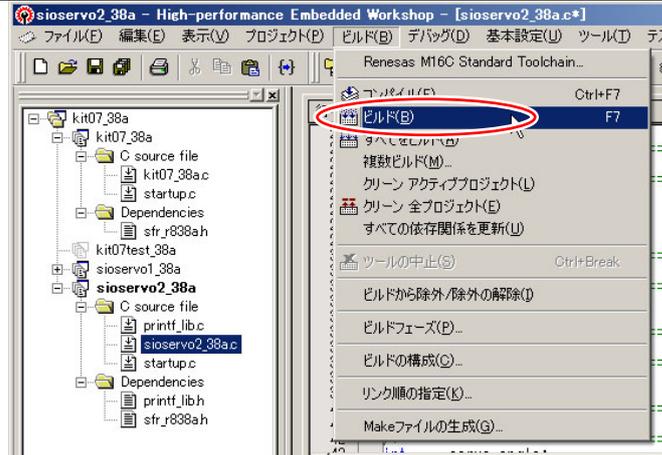
マイコンカーの電源スイッチは、2 つとも切っておきます。

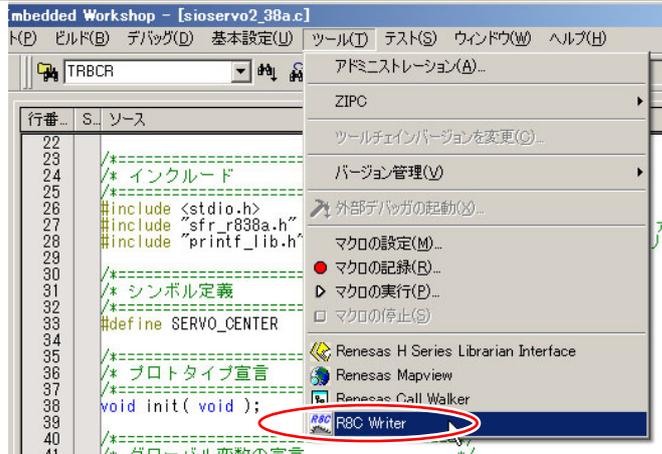
7.4 サーボの最大切れ角を見つける

引き続き、サーボの最大切れ角を見つけます。

1		<p>プロジェクト「sioservo2_38a」をアクティブプロジェクトに設定します。</p>
2		<p>「sioservo2_38a.c」をダブルクリックしてエディタウィンドウを開きます。</p>
3	<pre> 26 #include <stdio.h> 27 #include "sfr_r838a.h" 28 #include "printf_lib.h" 29 30 /*=====*/ 31 /* シンボル定義 */ 32 /*=====*/ 33 #define SERVO_CENTER 3750 34 35 /*=====*/ 36 /* プロトタイプ宣言 */ 37 /*=====*/ 38 void init(void); </pre>	<p>33 行に SERVO_CENTER 3750 という記述があります。</p>
4	<pre> 26 #include <stdio.h> 27 #include "sfr_r838a.h" 28 #include "printf_lib.h" 29 30 /*=====*/ 31 /* シンボル定義 */ 32 /*=====*/ 33 #define SERVO_CENTER 3815 34 35 /*=====*/ 36 /* プロトタイプ宣言 */ 37 /*=====*/ 38 void init(void); </pre>	<p>先ほど見つけたサーボセンタ値に書き換えます。画面は、例として「3815」に書き換えています。</p>

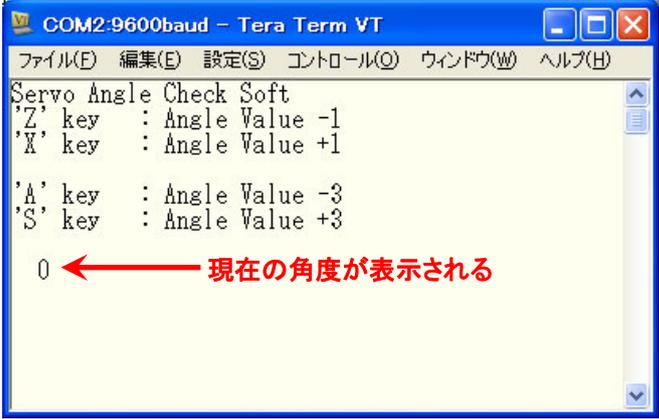
7. サーボセンタと最大切れ角の調整

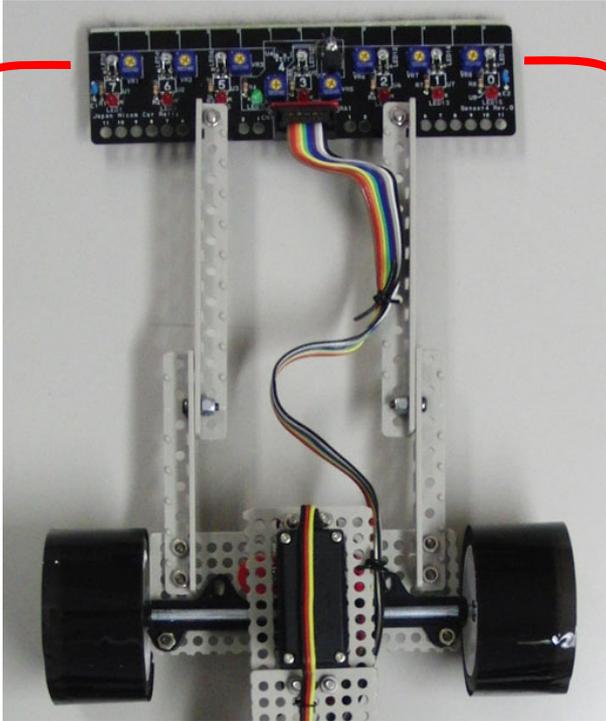
5		<p>「ビルド→ビルド」で MOT ファイルを作成します。</p>
---	---	-----------------------------------

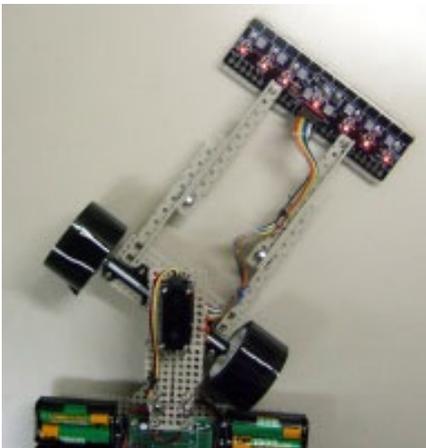
6		<p>「ツール→R8C Writer」で R8C Writer を立ち上げます。</p>
---	--	--

7		<p>「sioservo2_38a.mot」を書き込みます。 書き込みが終わったら、マイコンカーの で現 現を切 つて、RY_R8C38 ボードの SW2 を内側 にしてお きます。</p> <p>※通信ケーブルはつないだままにしてお きます。</p> <p>※Tera Term が立ち上がっていると、通信ポ ートを使うので書き込みができません。 Tera Term を終了させて、再度書き込んで ください。</p>
---	---	---

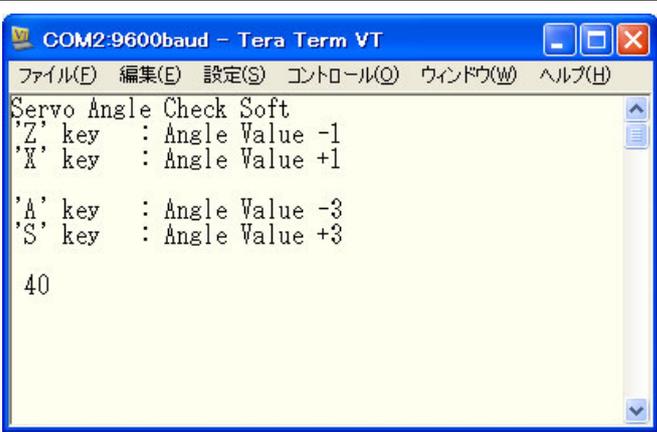
8		<p>「スタート→すべてプログラム→Tera Term→ Tera Term」で Tera Term を立ち上げます。シ リアルを選択して、ポートを書き込みポートの 番号に合わせます。</p>
---	---	--

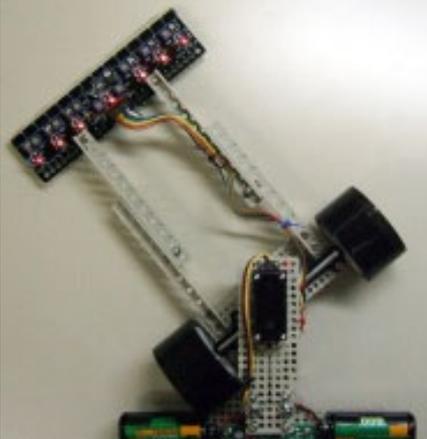
9		<p>マイコンカーの電源を入れると左画面のメッセージが表示されます。</p> <p>表示されない場合は、ケーブルの接続やマイコンカーの電池、書き込みスイッチを戻したか、通信ポートの番号、書き込んだプログラムが本当にプロジェクト「sioservo2_38a」のsioservo2_38a.motを書き込んだかなど確かめてください。</p> <p>※マイコンカーのスイッチは、二つとも ON にしてください。</p>
---	---	--

10		<p>A キー…左へ3度 Z キー…左へ1度</p> <p>S キー…右へ3度 X キー…右へ1度</p>
<p>A、S、Z、X キーをそれぞれ押すとサーボが動きます。右はどこまでハンドルを曲げることができるかを調べます。左も同様に調べます</p>		

11		<p>まず S キー、X キーで右の限界を見つけます。タイヤを回して回るか確かめてください。シャーシにぶつかるようなら Z キーでもう少し小さくしてください</p>
----	---	---

7. サーボセンタと最大切れ角の調整

12	 <pre> COM2:9600baud - Tera Term VT ファイル(F) 編集(E) 設定(S) コントロール(O) ウィンドウ(W) ヘルプ(H) Servo Angle Check Soft 'Z' key : Angle Value -1 'X' key : Angle Value +1 'A' key : Angle Value -3 'S' key : Angle Value +3 40 </pre>	<p>Tera Term の数値を見ます。これが現在ハンドルを右へ曲げている角度です。40 度曲げているということが分かりました。右が 40 度だからといって左が-40 度とは限りません。必ず左右確かめます。</p>
----	---	---

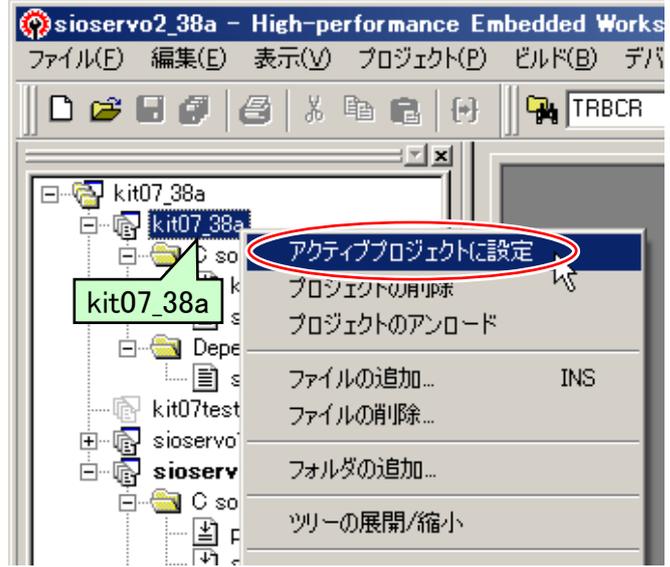
13		<p>今度は A キー、Z キーで逆の左の限界を見つけます。こちらもタイヤを回して回るか確かめてください。シャーシにぶつかるようなら X キーでもう少し小さくしてください。</p>
----	--	---

14	 <pre> COM2:9600baud - Tera Term VT ファイル(F) 編集(E) 設定(S) コントロール(O) ウィンドウ(W) ヘルプ(H) Servo Angle Check Soft 'Z' key : Angle Value -1 'X' key : Angle Value +1 'A' key : Angle Value -3 'S' key : Angle Value +3 -41 </pre>	<p>Tera Term の数値を見ます。これが現在ハンドルを左へ曲げている角度です。-41 度曲げているということが分かりました。</p>
----	--	---

7.5 「kit07_38a.c」プログラムを書き換える

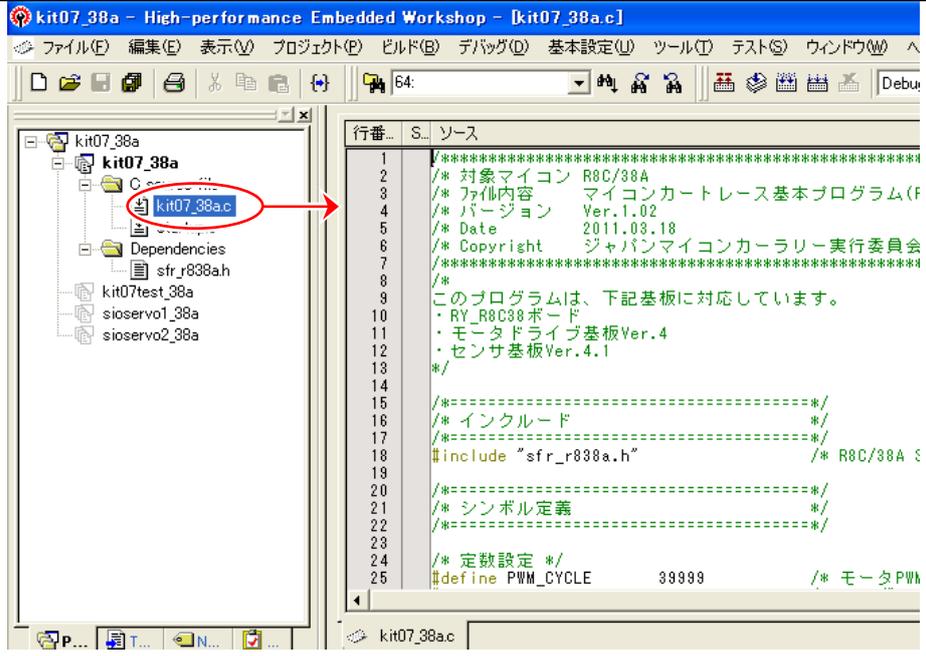
プロジェクト「sioservo1_38a」、「sioservo2_38a」で 3 つの数値が分かりました。それらの数値をマイコンカーを走行させるプログラム「kit07_38a.c」へ書き込みます。このファイルは、プロジェクト「kit07_38a」内にあります。

1



プロジェクト「kit07_38a」をアクティブプロジェクトに設定します。

2

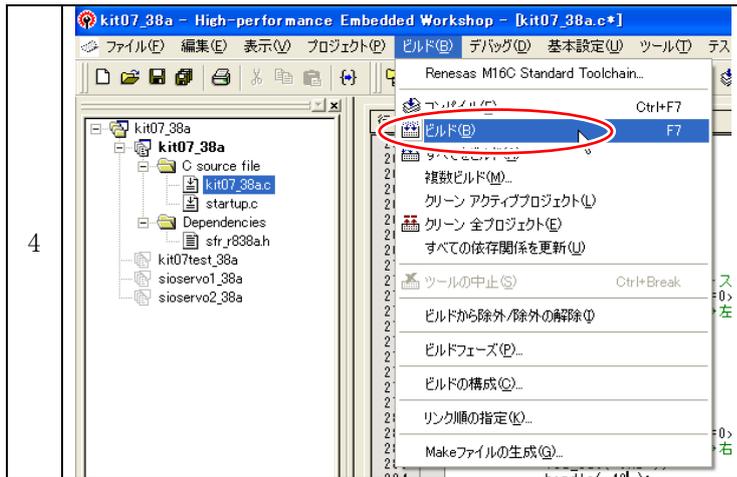


「kit07_38a.c」をダブルクリックしてエディタウィンドウを開きます。

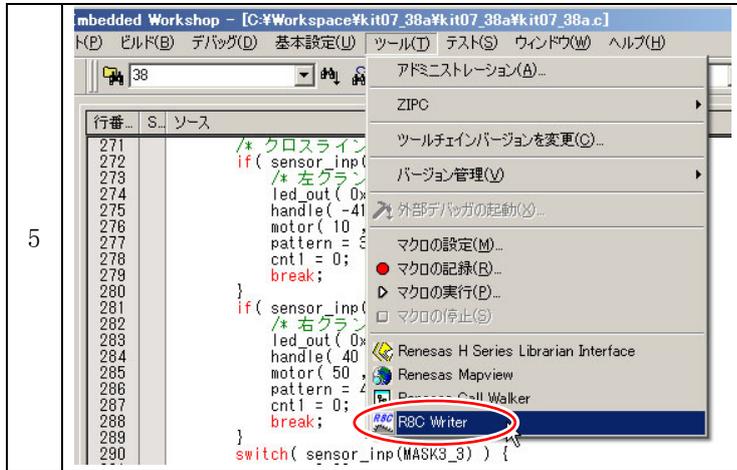
7. サーボセンタと最大切れ角の調整

下記のように 3 つの値を自分のマイコンカーの値に変更します。

内容	kit07_38a.c で書き換える行番号	キットの標準値	今回の例の値
サーボセンタ	26 行	3750	3815
左の最大角度	275 行	-38	-41
右の最大角度	284 行	38	40



「ビルド→ビルド」で MOT ファイルを作成します。



「ツール→R8C Writer」で R8 Writer を立ち上げ、プログラムを書き込みます。書き込み終了後、RY_R8C38 ボードの電源を OFF にして書き込みスイッチを内側にしておきます。

これで、kit07_38a.c の調整、書き込みができました。コースを走らせてみましょう！

8. プログラムの改造ポイント

8.1 概要

kit07_38a.c プログラムをビルド後、RY_R8C38 ボードにプログラムを書き込み、マイコンカーを走らせます。サンプルプログラムを何も改造していないにも関わらず(SERVO_CENTER などのマイコンカー固有の値は除きます)、ほとんどの場合は途中で脱輪してしまうと思います。

今までの説明は、下記の状態を想定して説明しています。

- コースが白から黒色に変化したときのセンサ反応がすべて同じ反応になっている
- クロスラインやハーフラインに対してまっすぐに進入している
- 直線はほぼ中心をトレースしている

しかし、ほとんどの場合、下記のようになってしまいます。

- センサの反応にばらつきがある
- クロスラインやハーフラインに対して、斜めに入ってしまう
- 直線でも、右か左に寄ってしまう

そのため、脱輪してしまうのです。

これからの説明は、データ解析実習マニュアルに掲載されている方法で、実際のセンサ状態がどうなっているか確認してみました。具体的には10msごとにセンサの状態を保存、パソコンに転送してパターンとセンサの状態を確認しました。その結果を、次ページから説明します。

なお、説明は、下記の3つ1組で説明しています。

(a) 現象

どう落ちたのか。

(b) 解析結果

なぜ落ちたのか。

(c) 解決例

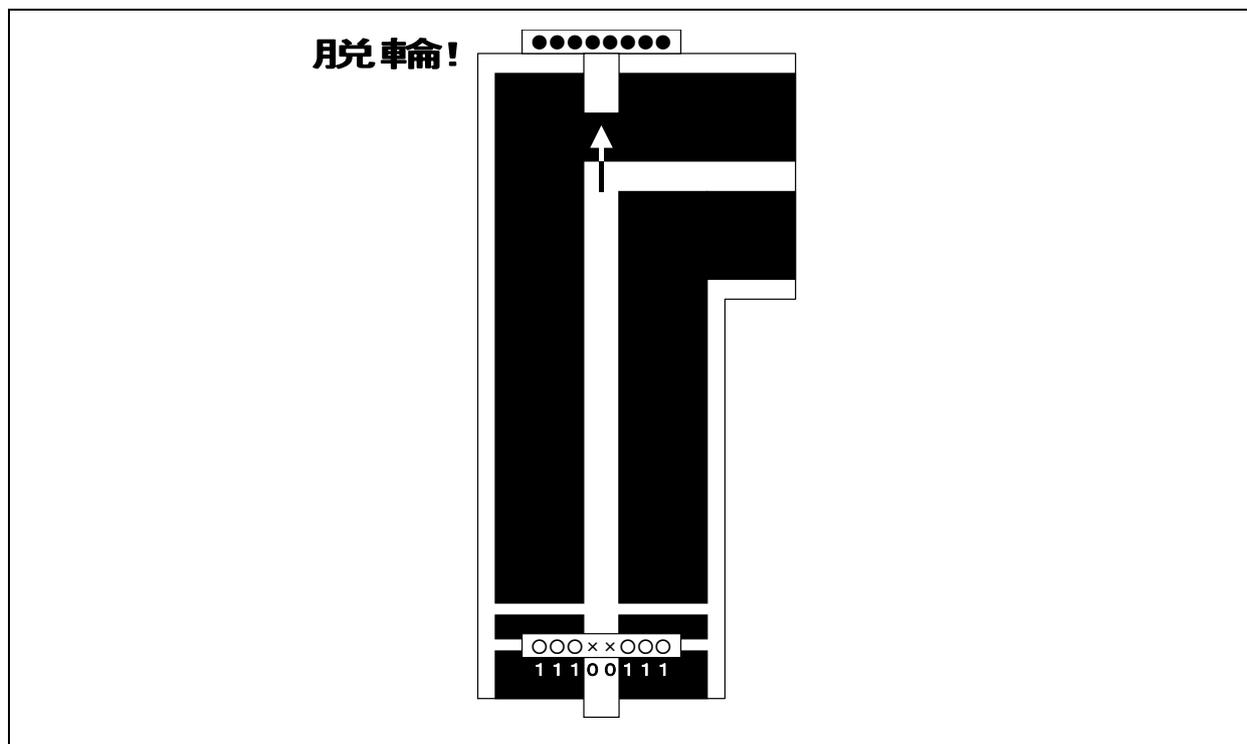
どのすれば解決できるのか

8.2 脱輪事例

8.2.1 クロスラインの検出がうまくいかない

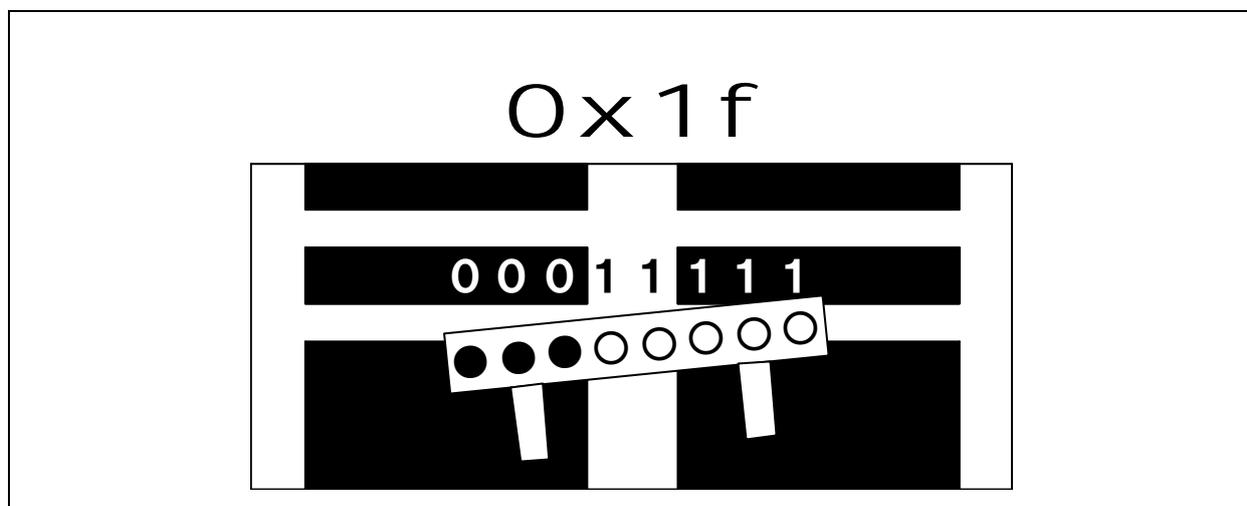
(a) 現象

クロスラインを検出後、クランクで曲がらずにそのまま進んで脱輪することがありました。

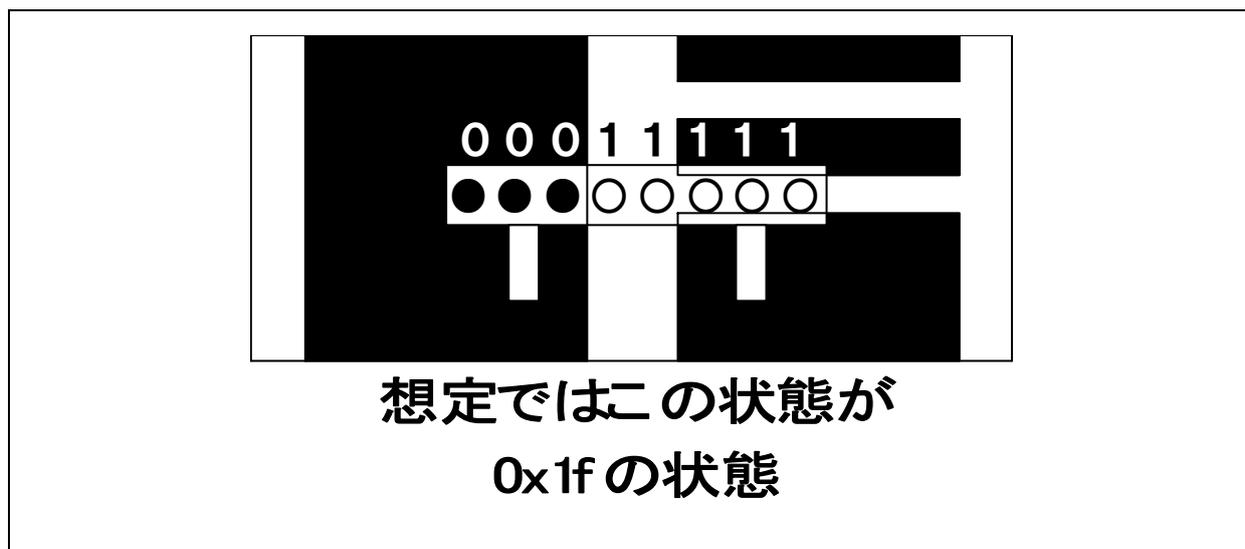


(b) 解析結果

走行データを探って解析すると、クロスラインを検出する瞬間、センサの状態が想定の「0xe7」ではなく、「0x1f」になっていることが分かりました(下図)。



「0x1f」というセンサの反応は、どこかで見た状態です。右ハーフラインのセンサ検出は、8個のセンサをチェックして「0x1f」の時に右ハーフラインと判断します。



このように、本当はクロスラインなのに、右ハーフラインのセンサ検出状態と一致してしまい、誤動作していました。

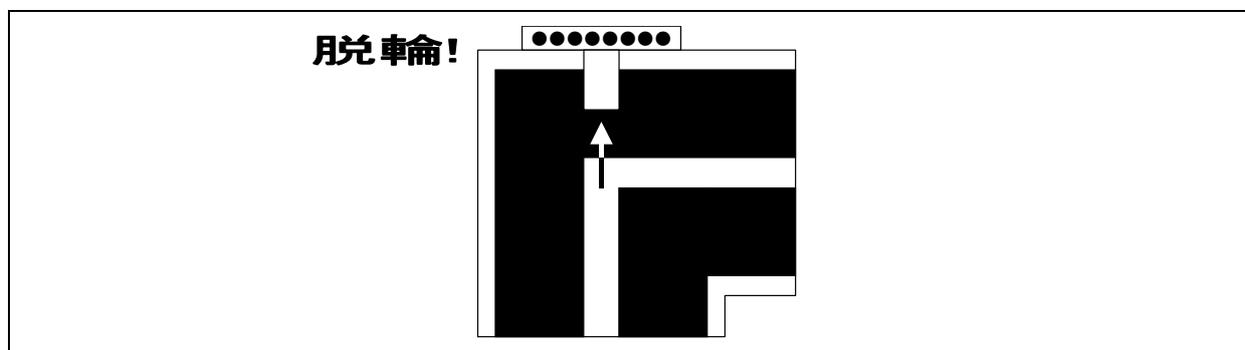
(c) 解決例

センサが斜めになることはプログラムではどうしようもありません。サーボセンタ値を合わせたとしてもラインを検出する瞬間は、どうしても片側のみになってしまいます。解決例としては、右ハーフラインと判断しても少しの間はセンサのチェックを続けて、クロスラインの状態になったなら**クロスラインと判断し直す**と良いでしょう。左ハーフラインも同様です。

8.2.2 クランクの検出がうまくいかない

(a) 現象

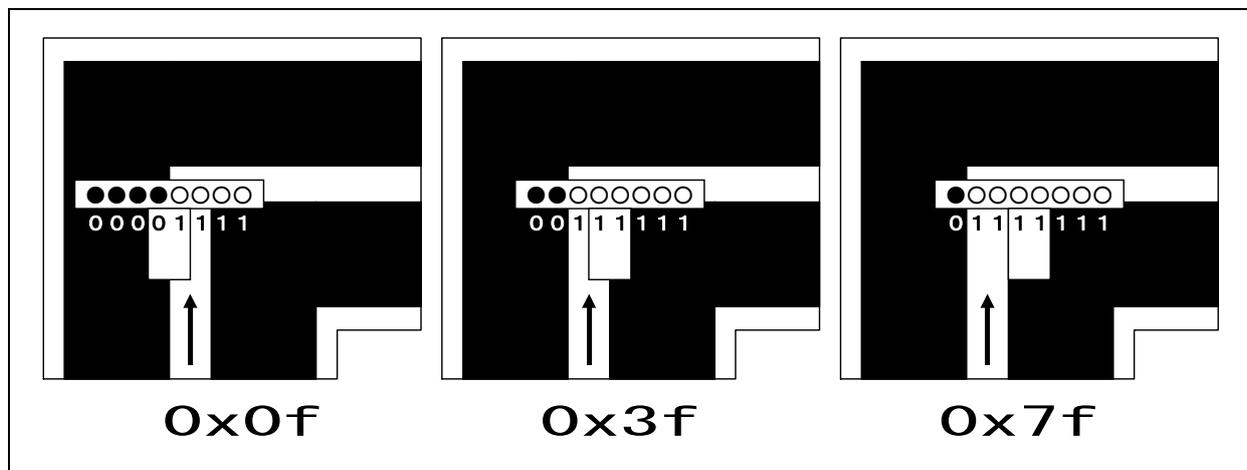
クランクで曲がらずにそのまま進んで脱輪することがありました。モータドライブ基板の LED は 2 個点いているのでパターン 23 には入っているようです。



8. プログラムの改造ポイント

(b) 解析結果

走行データを採って解析すると、右クランクを検出する瞬間、センサの状態が想定「0x1f」ではなく、「0x0f」、「0x3f」、「0x7f」になっていることが分かりました(下図)。



このように、本当は右クランクなのに、プログラムでは右クランクと一致するセンサ状態ではないため、そのまま進んで脱輪してしまいました。

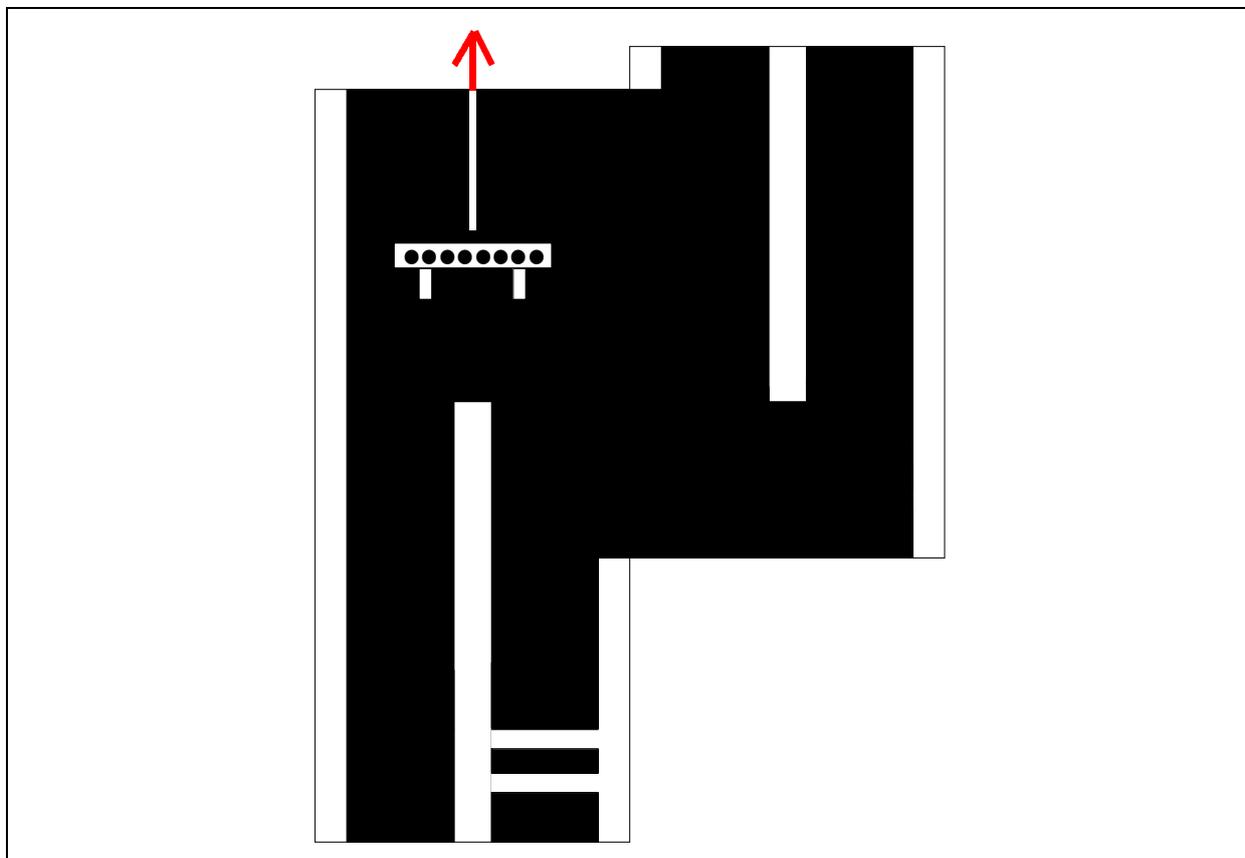
(c) 解決例

キットのプログラムでは、右クランクを検出するセンサ状態は、「0x1f」のみです。実際は、「0x0f」や「0x3f」や「0x7f」のセンサ状態もありました。そのため、これらの状態でも右クランクと判断するように、センサ状態を追加しましょう。同様に、左クランクも誤動作することが考えられますので、センサ状態を追加しておきましょう。

8.2.3 ハーフラインの検出がうまくいかない

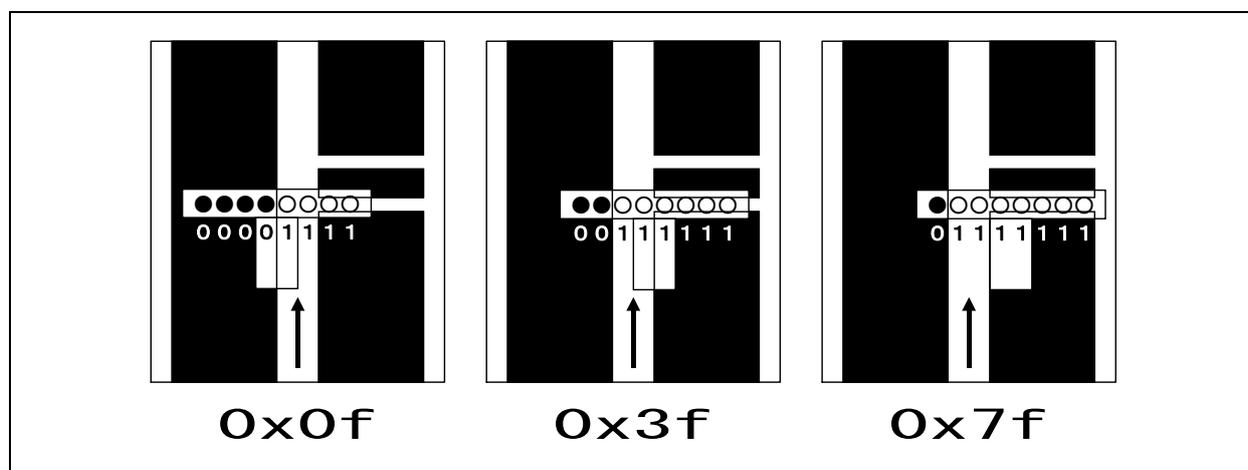
(a) 現象

右レーンチェンジを、そのまま直進して脱輪してしまいました。



(b) 解析結果

走行データを採って解析すると、右ハーフラインを検出する瞬間、センサの状態が想定「0x1f」ではなく、「0x0f」、「0x3f」、「0x7f」になっていることが分かりました(下図)。



8. プログラムの改造ポイント

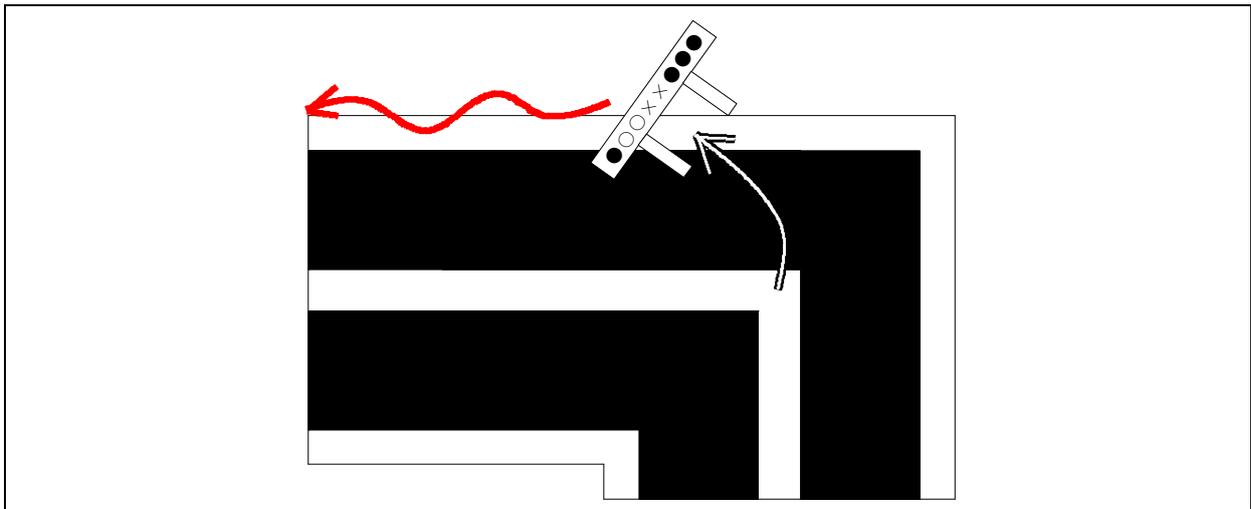
(c) 解決例

キットのプログラムでは、右ハーフラインを検出するセンサ状態は、「0x1f」のみです。実際は、「0x0f」や「0x3f」や「0x7f」のセンサ状態もありました。そのため、これらの状態でも右ハーフラインと判断するように、センサ状態を追加しましょう。同様に左ハーフラインも誤動作することが考えられますので、対策しておきましょう。

8.2.4 クランククリア時、外側の白線を中心と勘違いして脱輪してしまう

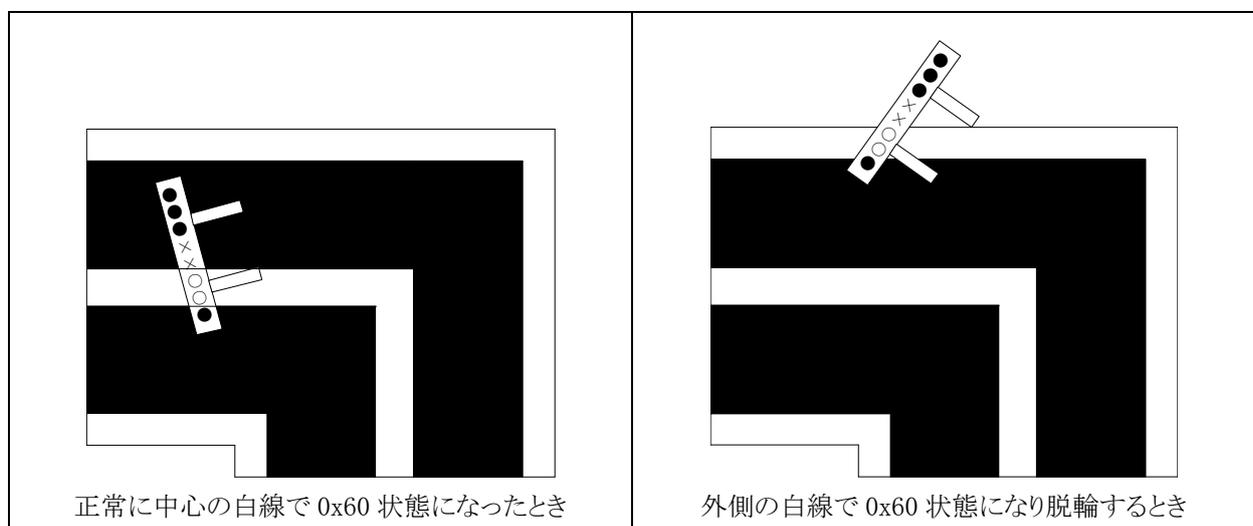
(a) 現象

左クランクを検出し、左へハンドルを切りました。若干膨らみ気味に曲がりながら進んでいくと、外側の白線部分をトレースしながら進み脱輪してしまいました。



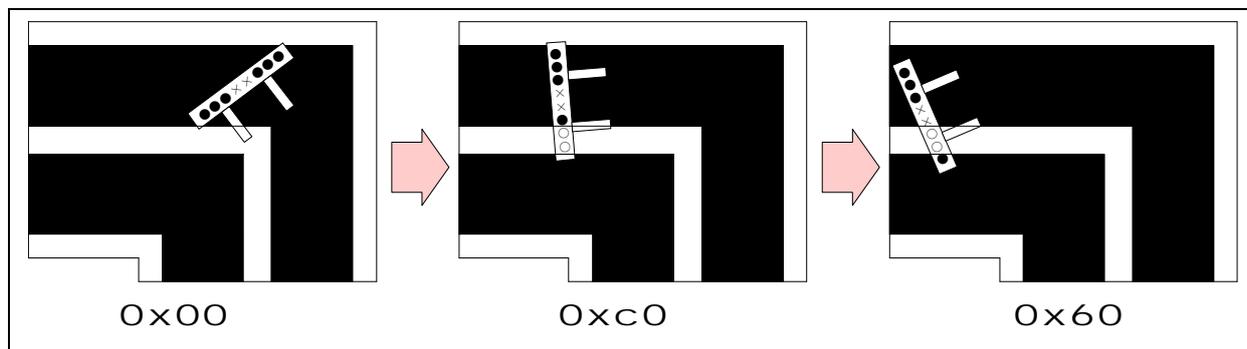
(b) 解析結果

左クランクを検出すると、左に 38 度、左モータ 10%、右モータ 50% にします。その状態をいつ終えて通常パターンに戻るのでしょうか。サンプルプログラムは、センサの状態が「0x60」になったときです。状態は、下左図のように中心の白線を検出して終わることを想定しています。しかし、スピードが速すぎると曲がりきれずに外側に膨らんでしまい、下右図のように外側の白線で「0x60」状態を検出してしまいます。この状態で通常パターンに戻るので脱輪してしまうのです。

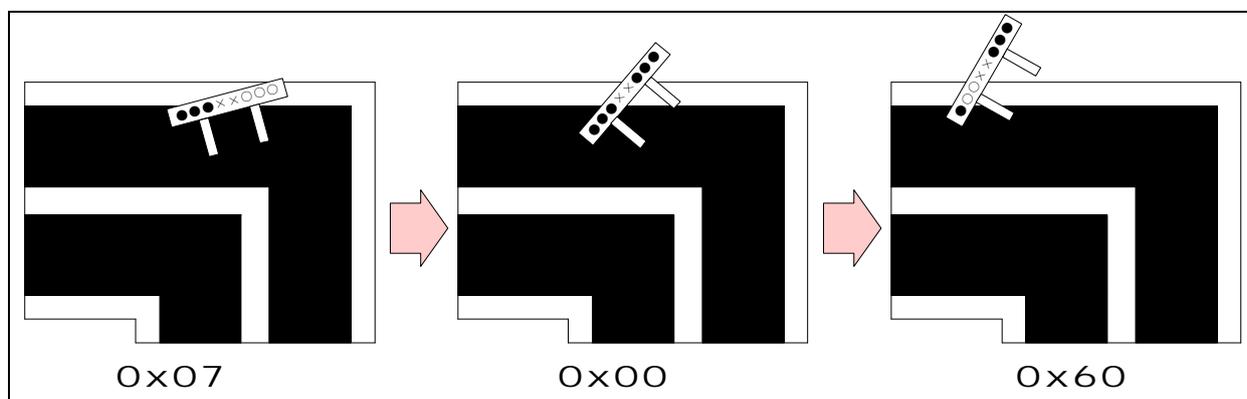


(c) 解決例

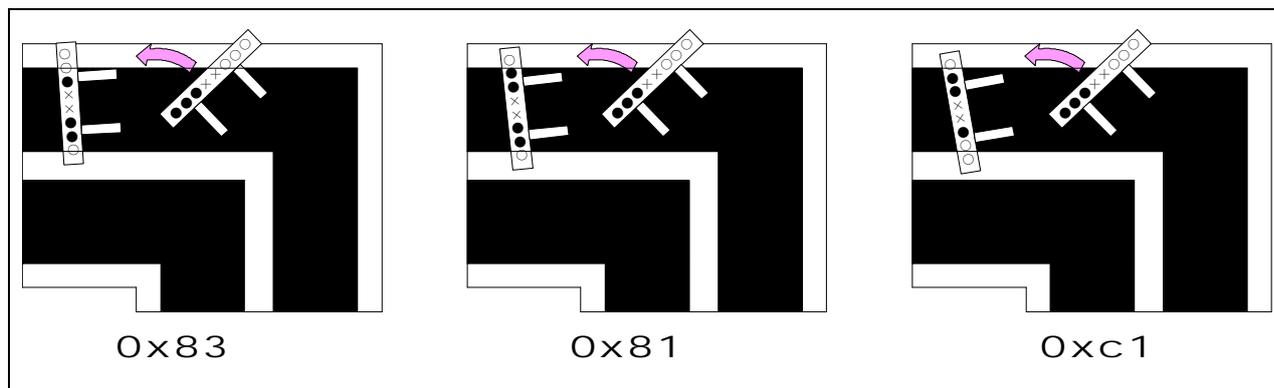
正常に中心線を見つけたときのセンサの移り変わりを確認します。0x00→0xc0→0x60のようにセンサの状態が変わり、通常走行に戻ります(下図)。



外側の白線を中心と勘違いしたときのセンサの移り変わりを確認します。0x07→0x00→0x60のようにセンサの状態が変わり、通常走行に戻ります(下図)。

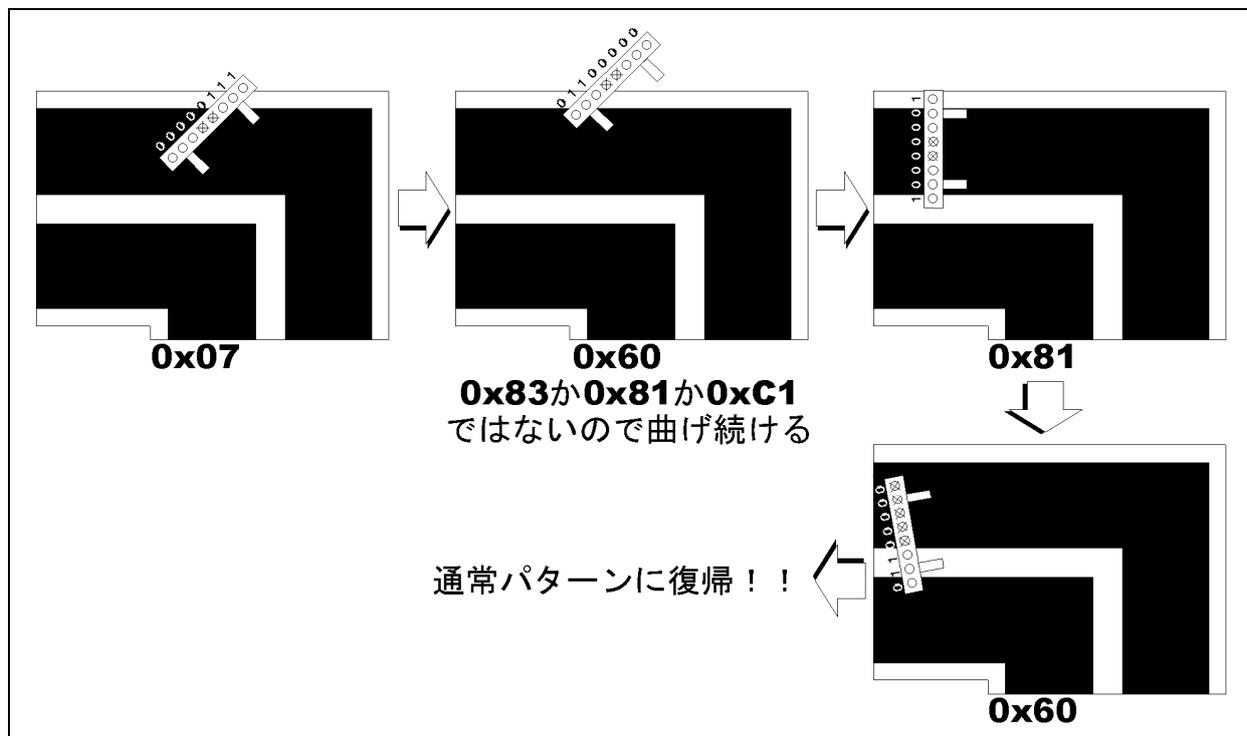


2通りを見比べると、誤動作するときはセンサの状態が「0x07になってから0x60になる」ということが分かりました。そこで、センサの状態が「0x07」になったら、「0x83か0x81か0xc1」になるまで曲げ続けるようにしたらどうでしょうか(下図)。



8. プログラムの改造ポイント

シミュレーションしてみます。0x07 になると、「0x83 か 0x81 か 0xc1」になるまで曲げ続けます。そのため、「0x60」になっても曲げ続けます。前までは、ここで通常パターンに戻り脱輪してしまいました。その後、さらに曲げ続け「0x81」になると、0x60 をチェックするプログラムへ戻します。その後センサが 0x60 の状態になると、中心線と判断して通常パターンに戻ります。

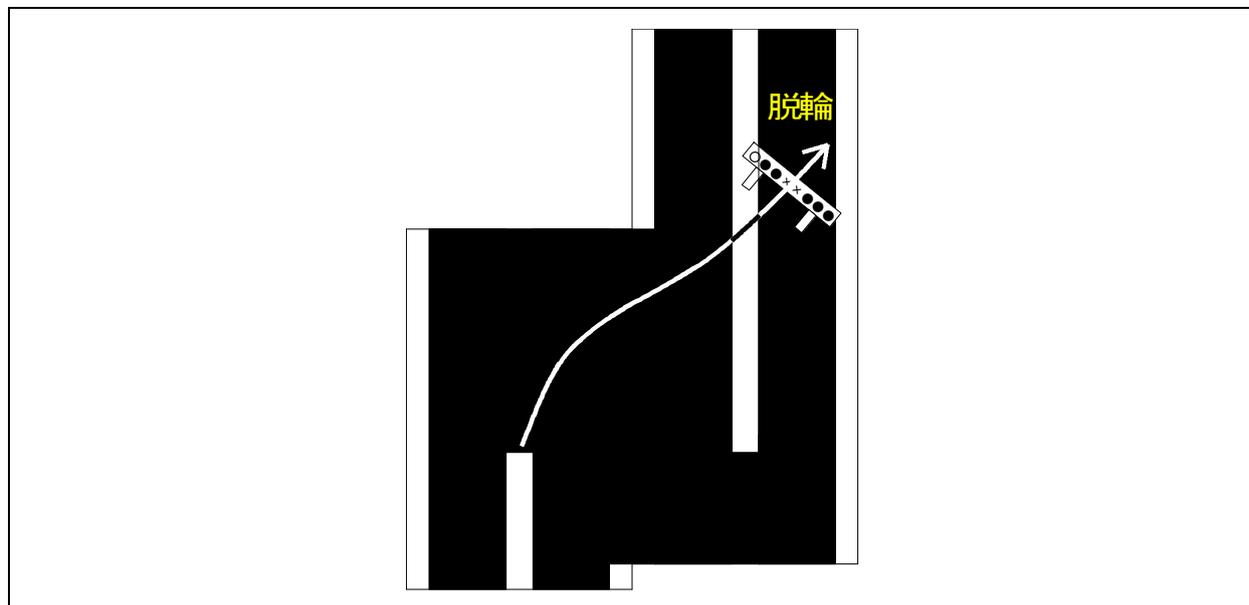


この考え方にに基づきプログラムを作ってみましょう。これで外側の白線を中心線と間違ってしまう誤動作が無くなります。右クランクも同様です。

8.2.5 レーンチェンジ終了の判断ができない

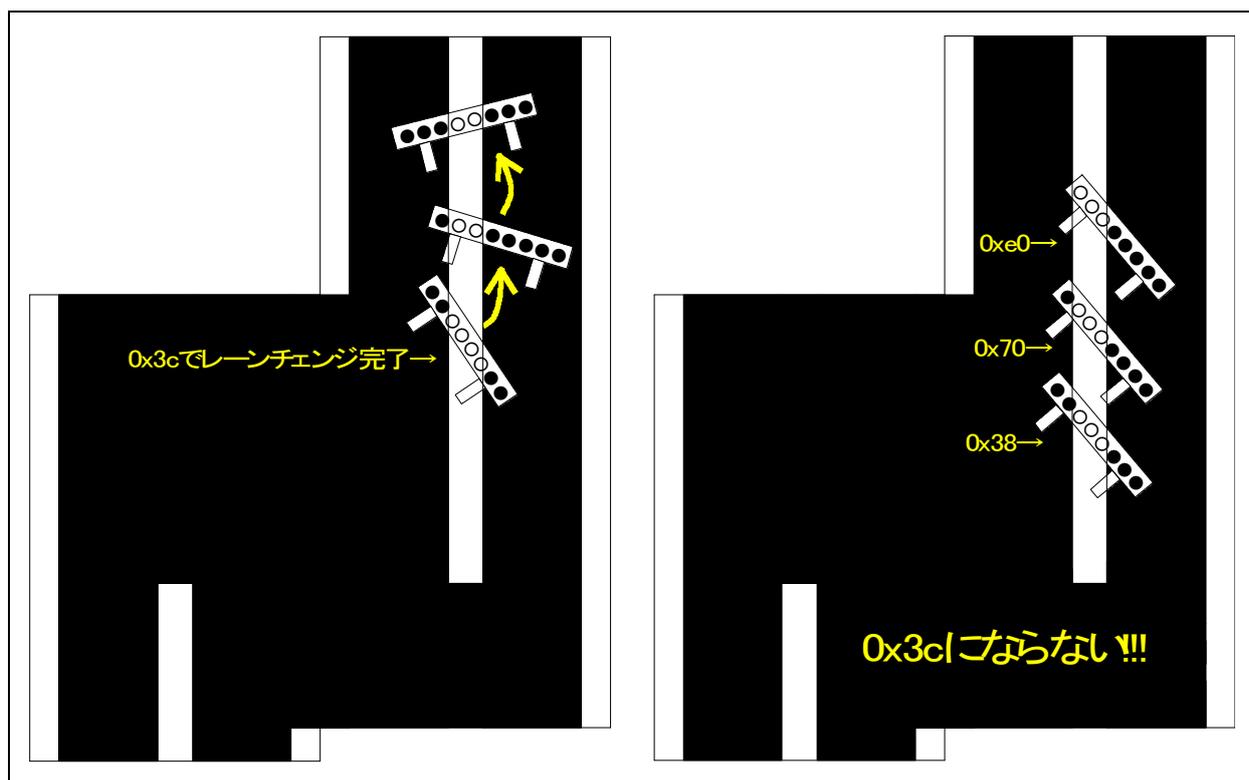
(a) 現象

右レーンチェンジを検出して、右にハンドルを切りました。新しい中心線を検出してそのラインでトレースしていくはずでしたが、そのまま真っすぐに進んでしまい脱輪してしまいました(下図)。



(b) 解析結果

センサ状態を解析すると、新しい中心線を見つけたとき、センサの状態が「0x38→0x70→0xe0」と変化していきました。サンプルプログラムで右レーンチェンジが終わったと判断するのは、センサを 8 個チェックして「0x3c」になったときです(左下図)。進入角度によっては、「0x3c」にならないことがあります(右下図)。



(c) 解決例

新しい中心線を発見したときのセンサ状態を「0x3c」だけから、解析結果で検出されたセンサ状態を追加します。他には、センサの検出状態をまったく別な値に変える、中心線を検出したらサーボのハンドル角度を浅くしてさらに進んでいくなど、色々考えられます。どうすればレーンチェンジコースを安定して(さらには速く)走行できるか、いろいろ試してみてください。

8.3 まとめ

すべてに言えることですが、例えば、クロスラインのセンサ状態を□□にしようとする。

- センサ状態□□はクロスライン
- しかし、センサ状態□□はハーフラインでもありえる
- そのため、誤検出して脱輪することがある

というように、プログラム(自分)では想定していない場所でセンサ状態が一致してしまい、脱輪してしまうのです。そこで、

- センサ状態△△はクロスライン
- 他の状態でセンサ状態△△になることはない
- したがって誤動作しない！！

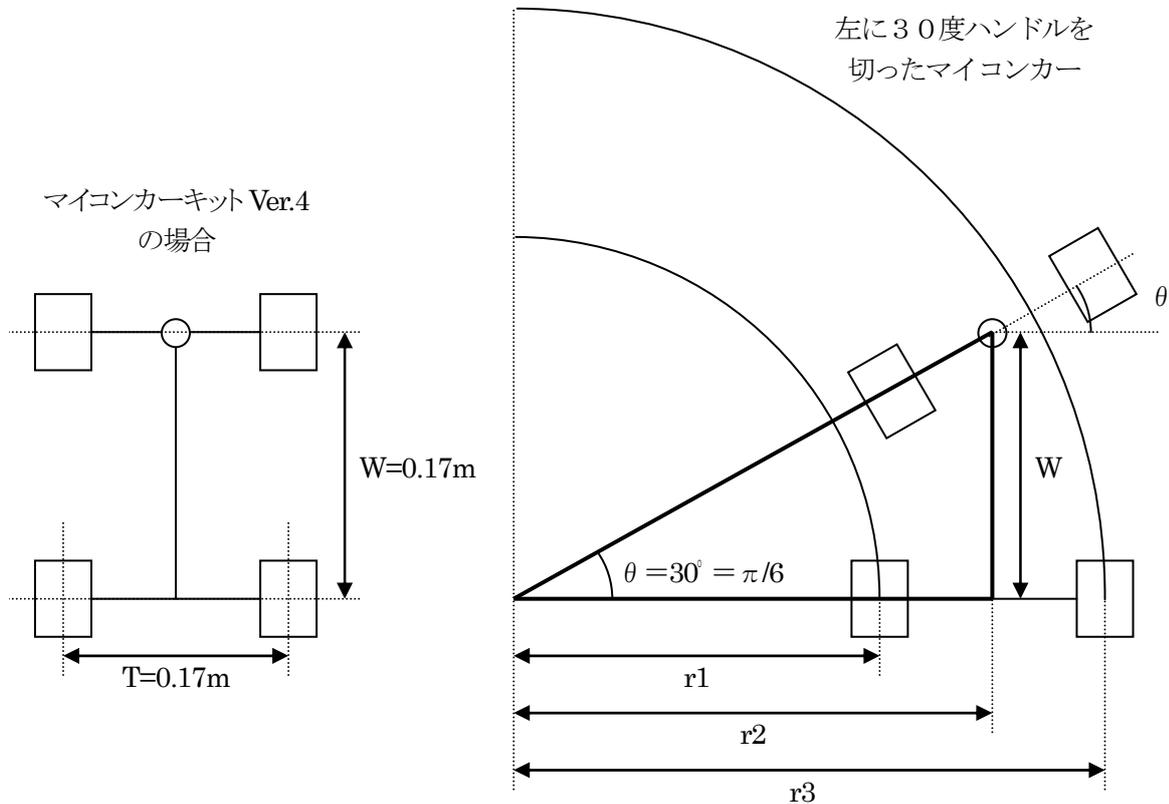
というように、自分オリジナルのセンサ状態を見つけることがポイントです。

今回いくつかの事例を図解しましたが、まだ脱輪してしまう条件があるかもしれません。脱輪したとき、「ああ落ちてしまった・・・」で終わらせるのではなく、徹底的に原因を究明して対策してください(ハード、ソフトに限らず)。一つ一つの問題を地道に解決させることが、大会で完走させる秘訣です。

9. モータの左右回転差の計算方法

9.1 計算方法

ハンドルを切ったとき、内輪側と外輪側ではタイヤの回転数が違います。その計算方法を下記に示します。



T=トレッド…左右輪の中心線の距離 キットでは0.17[m]です。

W=ホイールベース…前輪と後輪の間隔 キットでは0.17[m]です。

図のように、底辺 r2、高さ W、角度 θ の三角形の関係は次のようです。

$$\tan \theta = W / r2$$

角度 θ 、W が分かっていますので、r2 が分かります。

$$r2 = W / \tan \theta = 0.17 / \tan(\pi / 6) = 0.294[m]$$

内輪の半径 r1 は、

$$r1 = r2 - T/2 = 0.294 - 0.085 = 0.209$$

外輪の半径 r3 は、

$$r3 = r2 + T/2 = 0.294 + 0.085 = 0.379$$

9. モータの左右回転差の計算方法

よって、外輪を 100 とすると内輪の回転数は、

$$r1/r3 \times 100 = 0.209 / 0.379 \times 100 = 55$$

となります。

左に 30° ハンドルを切ったとき、右タイヤ 100 に対して、左タイヤ 55 の回転となる。

プログラムでは次のようにすると、内輪と外輪のロスのない回転ができます。

```
handle( -30 );
speed( 55, 100 );
```

9.2 内輪を計算するエクセルシートの作成

エクセルで、表を作って 0~45 度くらいまでの角度と左右タイヤの回転比の表を作っておくと便利です。

A	B	C	D	E	F	G
1	W	0.17	m ←ホイールベースを入力してください			
2	T	0.17	m ←トレッドを入力してください			
3						
4	度	rad	r2	r1	r3	r1/r3*100
5	0	0				1.00
6	1	0.017	9.744	9.659	9.829	98
7	2	0.035	4.871	4.786	4.956	97
8	3	0.052	3.245	3.160	3.330	95
9	4	0.070	2.432	2.347	2.517	93
10	5	0.087	1.944	1.859	2.029	92
11	6	0.105	1.618	1.533	1.703	90
12	7	0.122	1.385	1.300	1.470	88
13	8	0.140	1.210	1.125	1.295	87
14	9	0.157	1.074	0.989	1.159	85
15	10	0.174	0.965	0.880	1.050	84
16	11	0.192	0.875	0.790	0.960	82
17	12	0.209	0.800	0.715	0.885	81
18	13	0.227	0.737	0.652	0.822	79
19	14	0.244	0.682	0.597	0.767	78
20	15	0.262	0.635	0.550	0.720	76
21	16	0.279	0.593	0.508	0.678	75

セル	内容	値、式の例
C1	ホイールベースを入力	キット Ver.4 なら 0.17
C2	トレッドを入力	キット Ver.4 なら 0.17
B 列	角度を入力 0 から 45 まで	直接入力
C 列	角度° を rad に変換	C6 セル=B6*3.14/180
D 列	図の r2 の計算	D6 セル=\$C\$1/TAN(C6)
E 列	図の r1 の計算	E6 セル=D6-\$C\$2/2
F 列	図の r3 の計算	F6 セル=D6+\$C\$2/2
G 列	比率の計算	G6 セル=E6/F6*100

W を 0.17[m]、T を 0.17[m]としたときの、表を次ページに示します。

例えば、通常走行時、センサ状態が「0x06」のとき、次のようなプログラムでした。

```

166 :          case 0x06:
167 :             /* 少し左寄り→右へ小曲げ */
168 :             handle( 10 );
169 :             speed( 80 , ?? );          ←??が分からない
170 :             break;

```

右へ小曲げにするため、ハンドルを右へ 10 度、左タイヤを 80%にしようと考えます。内輪側の右タイヤの PWM 値が分かりません。

表より、10 度のときは内輪側の左タイヤが 84%であることが分かります。ただし、これは外輪が 100%のときの値です。今回は 80%にしますので、

右タイヤ=左タイヤの PWM×比率／100=80×84／100=67

よって、右タイヤの PWM 値を **67** に設定します。kit07.c では、内輪と外輪の回転差をこのようにして計算しています。

W を 0.17[m]、T を 0.17[m]としたとき(マイコンカーキット Ver.4 をマニュアルどおりに作った場合の寸法)の角度と内輪の割合の表を、下記に示します。

▼内輪側の関係

度	rad	r2	r1	r3	r1/r3*100
0	0				100
1	0.017	9.744	9.659	9.829	98
2	0.035	4.871	4.786	4.956	97
3	0.052	3.245	3.160	3.330	95
4	0.070	2.432	2.347	2.517	93
5	0.087	1.944	1.859	2.029	92
6	0.105	1.618	1.533	1.703	90
7	0.122	1.385	1.300	1.470	88
8	0.140	1.210	1.125	1.295	87
9	0.157	1.074	0.989	1.159	85
10	0.174	0.965	0.880	1.050	84
11	0.192	0.875	0.790	0.960	82
12	0.209	0.800	0.715	0.885	81
13	0.227	0.737	0.652	0.822	79
14	0.244	0.682	0.597	0.767	78
15	0.262	0.635	0.550	0.720	76
16	0.279	0.593	0.508	0.678	75
17	0.297	0.556	0.471	0.641	73
18	0.314	0.523	0.438	0.608	72
19	0.331	0.494	0.409	0.579	71
20	0.349	0.467	0.382	0.552	69
21	0.366	0.443	0.358	0.528	68
22	0.384	0.421	0.336	0.506	66
23	0.401	0.401	0.316	0.486	65
24	0.419	0.382	0.297	0.467	64
25	0.436	0.365	0.280	0.450	62
26	0.454	0.349	0.264	0.434	61
27	0.471	0.334	0.249	0.419	59
28	0.488	0.320	0.235	0.405	58
29	0.506	0.307	0.222	0.392	57
30	0.523	0.295	0.210	0.380	55

※r1～r3 は P186 を参照してください。

9. モータの左右回転差の計算方法

31	0.541	0.283	0.198	0.368	54
32	0.558	0.272	0.187	0.357	52
33	0.576	0.262	0.177	0.347	51
34	0.593	0.252	0.167	0.337	50
35	0.611	0.243	0.158	0.328	48
36	0.628	0.234	0.149	0.319	47
37	0.645	0.226	0.141	0.311	45
38	0.663	0.218	0.133	0.303	44
39	0.680	0.210	0.125	0.295	42
40	0.698	0.203	0.118	0.288	41
41	0.715	0.196	0.111	0.281	39
42	0.733	0.189	0.104	0.274	38
43	0.750	0.182	0.097	0.267	36
44	0.768	0.176	0.091	0.261	35
45	0.785	0.170	0.085	0.255	33

9.3 サンプルエクセルシートを使った内輪の計算

サンプルで、「角度計算.xls」ファイルがあります。これを開くと、下記のようなファイルが開きます。

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	
1		W	0.17	m ←ホイールベースを入力してください								15	
2		T	0.17	m ←トレッドを入力してください								50	
3													
4		度	rad	r2	r1	r3	r1/r3*100					内輪のスピード(自動計算)	38
5		0	0				100						
6		1	0.017	9.744	9.659	9.829	98						
7		2	0.035	4.871	4.786	4.956	97						
8		3	0.052	3.245	3.160	3.330	95						
9		4	0.070	2.432	2.347	2.517	93						
10		5	0.087	1.944	1.859	2.029	92						
11		6	0.105	1.618	1.533	1.703	90						
12		7	0.122	1.385	1.300	1.470	88						
13		8	0.140	1.210	1.125	1.295	87						
14		9	0.157	1.074	0.989	1.159	85						
15		10	0.174	0.965	0.880	1.050	84						

このセルの、

- ・L1セル→ハンドル角度の入力
- ・L2セル→外輪のスピードを入力

すると、○部分に自動でハンドル角度とスピード値が入力されます。

kit07_38a.c の左右回転差計算もこのエクセルシートで行いました。ホイールベースとトレッドの寸法は、合わせておいてください。

10. フリー動作を追加する

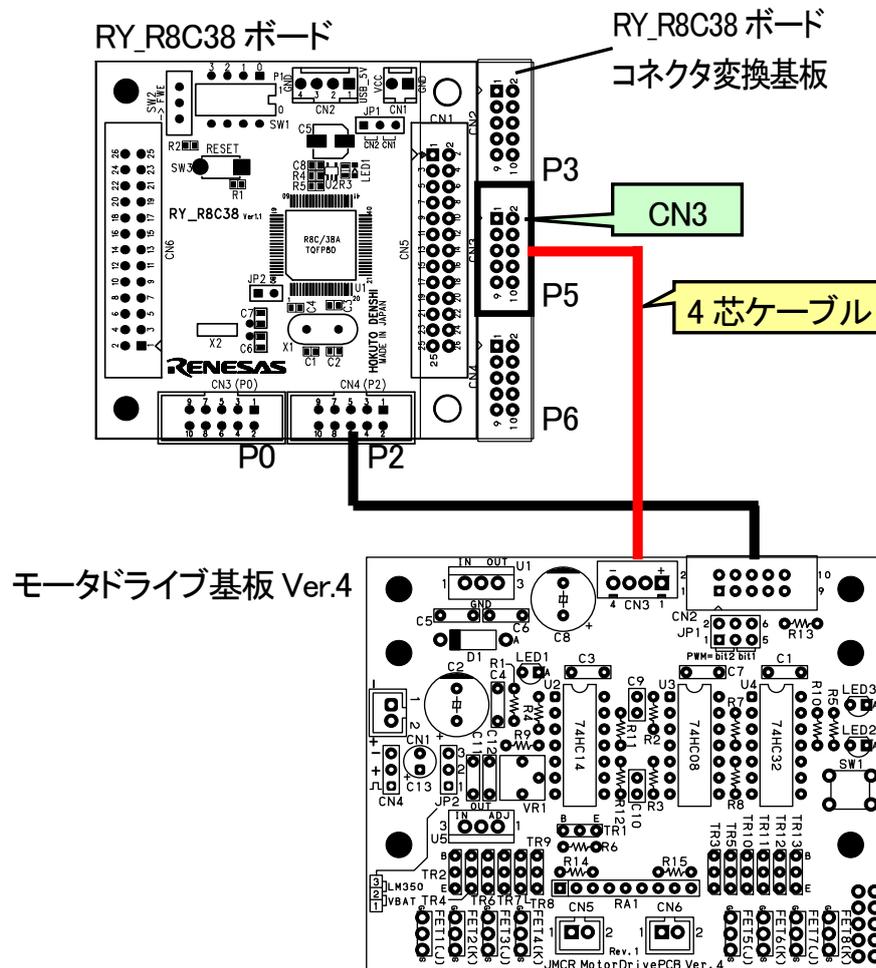
10.1 概要

モータドライブ基板 Ver.4 標準の停止は、ブレーキのみです。モータドライブ基板 Ver.4 に「フリー追加セット」を追加することにより、モータの停止状態をフリーとブレーキのどちらかを選べるようになります。

ここでは、フリー追加セットを追加したときの結線やプログラムの改造について、説明します。回路的な説明は、「4. モータドライブ基板 Ver.4」を参照してください。

10.2 接続

RY_R8C38 ボードの CN5 に「RY_R8C38 ボードコネクタ変換基板」を取り付けます。10 ピンコネクタが 3 個追加されたうちの CN3 にフリー追加セットの 4 芯ケーブルを接続します。このコネクタのポートは、ポート 5 になります。



※「RY_R8C38 ボードコネクタ変換基板」は、26 ピンコネクタを 10 ピンコネクタ 3 個に変換する基板です。詳しくは、「マイコン実習マニュアル(R8C/38A 版)」を参照してください。

10.3 プログラムの追加

10.3.1 関数の追加

(1) motor_mode関数の追加

左モータの停止状態を設定するのは P5_1、右モータの停止状態を設定するのは P5_0 で行います。設定ごとに P5_1 や P5_0 を操作するのは効率が良くないので、停止時の動作を設定する関数「motor_mode」を作ります。

motor_mode 関数を、下記に示します。プログラムは、kit07_38a.c の handle 関数の次などに入れてください。

```

/*****
/* 停止状態制御
/* 引数 左モータの状態 : BRAKE or FREE
/*      右モータの状態 : BRAKE or FREE
*****/
void motor_mode( int mode_l, int mode_r )
{
    if( mode_l ) {
        p5_1 = 1;
    } else {
        p5_1 = 0;
    }
    if( mode_r ) {
        p5_0 = 1;
    } else {
        p5_0 = 0;
    }
}

```

(2) プロトタイプ宣言の追加

関数を新しく作った場合、プロトタイプ宣言(使用する関数の宣言)が必要です。kit07_38a.c の初めの方にプロトタイプ宣言をしている部分がありますので、その最後に追加しておきます。

```

/*=====
/* プロトタイプ宣言
/*=====
void init( void );
void timer( unsigned long timer_set );
int check_crossline( void );
int check_rightline( void );
int check_leftline( void );
unsigned char sensor_inp( unsigned char mask );
unsigned char dipsw_get( void );
unsigned char pushsw_get( void );
unsigned char startbar_get( void );
void led_out( unsigned char led );
void motor( int accele_l, int accele_r );
void handle( int angle );
void motor_mode( int mode_l, int mode_r ); ←追加

```

(3) シンボル定義の追加

最後に、motor_mode 関数の引数に入れる内容をシンボル定義しておきます。

```

/*=====*/
/* シンボル定義 */
/*=====*/

```

中略

```

/* 停止時の動作 */
#define FREE      1          /* フリー */
#define BRAKE     0          /* ブレーキ */

```

10.3.2 使い方

motor_mode 関数の使い方を下記に示します。

```
motor_mode( 左モータの停止状態 , 右モータの停止状態 );
```

引数は、左モータ、右モータの停止状態を設定します。設定値を、下記に示します。

引数	説明
FREE	停止時の状態をフリー動作にします。
BRAKE	停止時の状態をブレーキ動作にします。

プログラム例を、下記に示します。

```

motor_mode( FREE, BRAKE );      左モータはフリー、 右モータはブレーキ
motor_mode( BRAKE, BRAKE );    左モータはブレーキ、右モータはブレーキ
motor_mode( FREE, FREE );      左モータはフリー、 右モータはフリー

```

10. フリー動作を追加する

10.3.3 ブレーキとフリーの違いを確認する

kit07_38a.c プログラムに下記の太字部分のプログラムを追加します。このプログラムを実行すると、右モータ、左モータは PWM50%で回転します(ディップスイッチがすべて"1"の場合)。このとき、モータドライブ基板のプッシュスイッチを押すと停止動作はフリー、離れていると停止動作はブレーキになります。

タイヤを浮かせた状態でモータを回し、プッシュスイッチを押しているときと離れているときでモータの回転状態を確認してください。確認が終わったら、追加した部分を消しておきます。

```

/*****
/* メインプログラム
*****/
void main( void )
{
    int    i;

    /* マイコン機能の初期化 */
    init();                               /* 初期化                */
    asm(" fset I ");                       /* 全体の割り込み許可    */

    /* マイコンカーの状態初期化 */
    handle( 0 );
    motor( 0, 0 );

    // 追加 ここから
    while( 1 ) {
        if( cnt0 < 1000 ) {
            motor( 50, 50 );
        } else {
            motor( 0, 0 );
            if( cnt0 >= 2000 ) cnt0 = 0;
        }
        if( pushsw_get() ) {
            motor_mode( FREE, FREE ); // プッシュスイッチが押されていたらフリー動作
        } else {
            motor_mode( BRAKE, BRAKE ); // プッシュスイッチが離されていたらブレーキ動作
        }
    }
    // 追加 ここまで

    while( 1 ) {
        switch( pattern ) {

```

10.3.4 走行プログラムにmotor_mode関数を組み込む

motor_mode 関数は、motor 関数とペアで使います。下記に使用例を示します。

```
case 11:
    /* 通常トレース */
中略
switch( sensor_inp(MASK3_3) ) {
    case 0x00:
        /* センタ→まっすぐ */
        handle( 0 );
        motor_mode( FREE, FREE );
        motor( 100 ,100 );
        break;

    case 0x04:
        /* 微妙に左寄り→右へ微曲げ */
        handle( 5 );
        motor_mode( FREE, FREE );
        motor( 100 ,100 );
        break;

    case 0x06:
        /* 少し左寄り→右へ小曲げ */
        handle( 10 );
        motor_mode( BRAKE, FREE );
        motor( 80 ,67 );
        break;

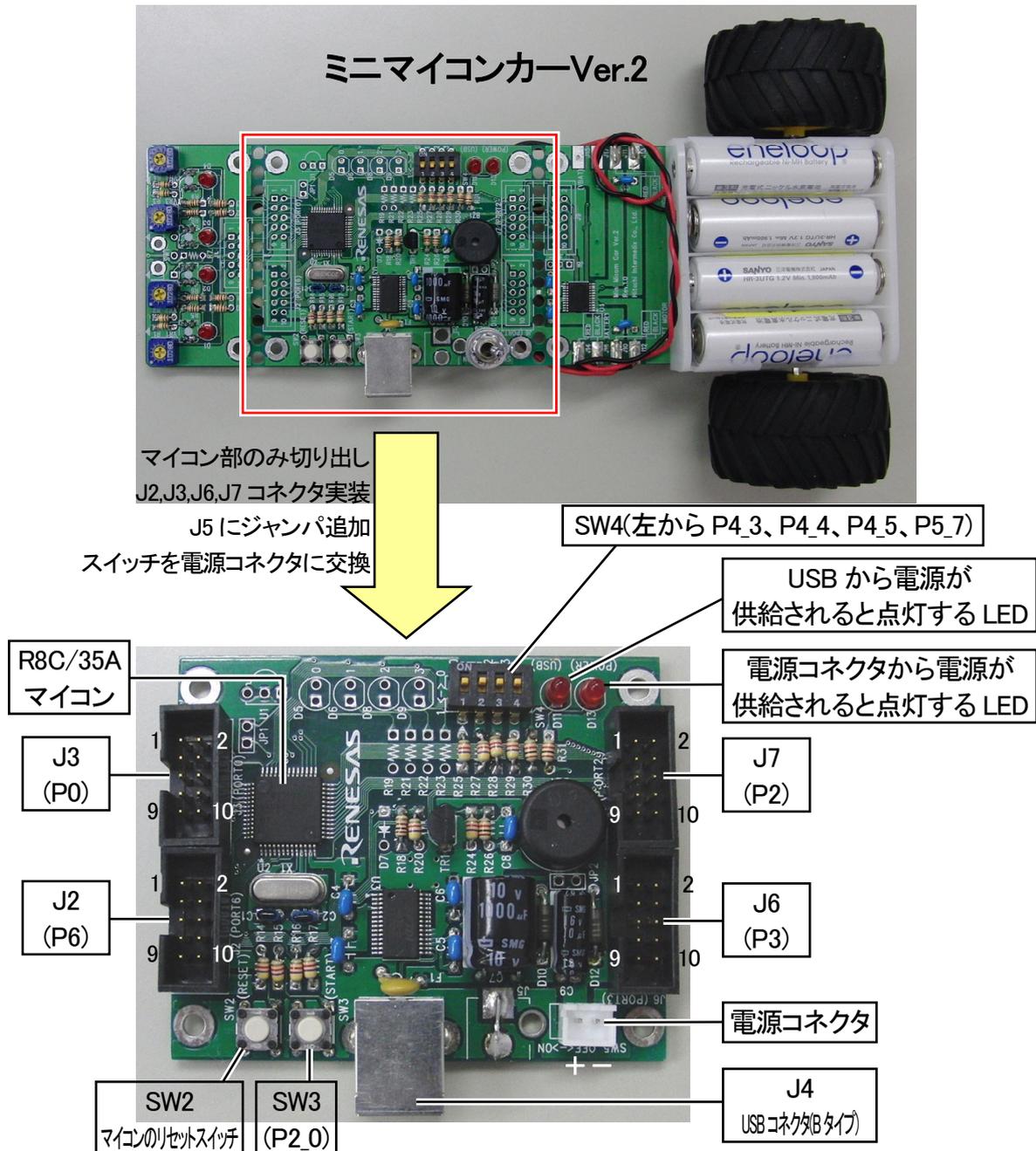
    case 0x07:
        /* 中くらい左寄り→右へ中曲げ */
        handle( 15 );
        motor_mode( BRAKE, FREE );
        motor( 50 ,38 );
        break;

    case 0x03:
        /* 大きく左寄り→右へ大曲げ */
        handle( 25 );
        motor_mode( BRAKE, BRAKE );
        motor( 30 ,19 );
        pattern = 12;
        break;
```

11. RMC-R8C35Aボードを使う

11.1 RMC-R8C35Aボード

RMC-R8C35A ボードは、ミニマイコンカーVer.2 のマイコン部分を切り出した基板です。マイコン部分単体でも販売されています。RMC-R8C35A ボードは、ルネサス エレクトロニクス製の R8C/35A マイコンを搭載しています。



※ミニマイコンカーVer.2 については、日立インターメディックスのマイコンカー販売サイト (<http://www2.himdx.net/mcr/>) を参照してください。

※マイコン部分単体の販売もあります。

11.2 RMC-R8C35A ボードと RY_R8C38 ボード

RMC-R8C35A ボードと RY_R8C38 ボードの違いを下表に示します。

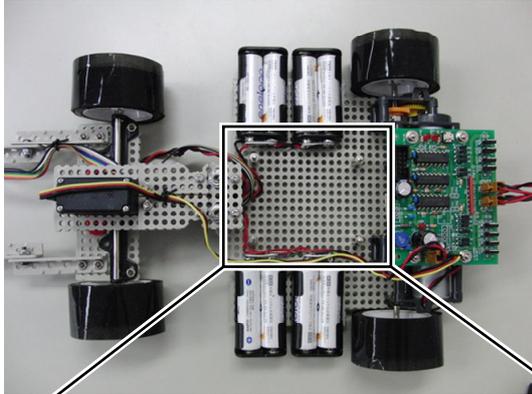
「R8C/38A=R8C/35A + α 」の関係です。

		RMC-R8C35Aボード	RY_R8C38ボード																								
マイコン		ルネサス エレクトロニクス製 R8C/35A (R5F21356ANFP)	ルネサス エレクトロニクス製 R8C/38A (R5F2138CANFP)																								
パッケージ		52ピンLQFP	80ピンLQFP																								
ボードの クリスタル値		20.0MHz	20.0MHz																								
動作電圧		動作周波数が5.0~20.0MHzの場合:2.7~5.5V 動作周波数が2.0~5.0MHzの場合:1.8~5.5V	動作周波数が5.0~20.0MHzの場合:2.7~5.5V 動作周波数が2.0~5.0MHzの場合:1.8~5.5V																								
基板外形		W72×D60×H13mm(実寸)	W60×D60×H13mm(実寸)																								
内蔵メモリ	ROM	32KB : 0x8000~0xffff番地 プログラム、イレーズ(消去)回数:保証回数1000回	128KB : 0x4000~0x23fff番地 プログラム、イレーズ(消去)回数:保証回数1000回																								
	RAM	2.5KB : 0x0400~0x0dff番地	10KB : 0x0400~0x2bff番地																								
	データ フラッシュ	4KB : 0x3000~0x3fff番地 プログラム、イレーズ(消去)回数:保証回数10000回	4KB : 0x3000~0x3fff番地 プログラム、イレーズ(消去)回数:保証回数10000回																								
コネクタ		<table border="1"> <thead> <tr> <th>コネクタ(ポート)</th> <th>I/O数</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>J3(ポート0)</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>J7(ポート2)</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>J6(ポート3)</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>J2(ポート6)</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>合計</td> <td>32</td> </tr> </tbody> </table> <p>※コネクタはすべてオプションです。</p>	コネクタ(ポート)	I/O数	J3(ポート0)	8	J7(ポート2)	8	J6(ポート3)	8	J2(ポート6)	8	合計	32	<table border="1"> <thead> <tr> <th>コネクタ(ポート)</th> <th>I/O数</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>CN3(ポート0)</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>CN4(ポート2)</td> <td>8</td> </tr> <tr> <td>CN5(ポート3,5,6)</td> <td>24</td> </tr> <tr> <td>CN6(ポート7,8など)</td> <td>24</td> </tr> <tr> <td>合計</td> <td>64</td> </tr> </tbody> </table> <p>※CN5、CN6のコネクタはオプションです。</p>	コネクタ(ポート)	I/O数	CN3(ポート0)	8	CN4(ポート2)	8	CN5(ポート3,5,6)	24	CN6(ポート7,8など)	24	合計	64
コネクタ(ポート)	I/O数																										
J3(ポート0)	8																										
J7(ポート2)	8																										
J6(ポート3)	8																										
J2(ポート6)	8																										
合計	32																										
コネクタ(ポート)	I/O数																										
CN3(ポート0)	8																										
CN4(ポート2)	8																										
CN5(ポート3,5,6)	24																										
CN6(ポート7,8など)	24																										
合計	64																										
マイコンの 内蔵機能		タイマRA:1ch タイマRB:1ch タイマRC:1ch タイマRD:2ch タイマRE:1ch タイマRF:0ch タイマRG:0ch 10ビットA/Dコンバータ:12ch 8ビットD/Aコンバータ:2回路 UART:3ch 外部割り込み入力:9本	タイマRA:1ch タイマRB:1ch タイマRC:1ch タイマRD:2ch タイマRE:1ch タイマRF:1ch タイマRG:1ch 10ビットA/Dコンバータ:20ch 8ビットD/Aコンバータ:2回路 UART:3ch 外部割り込み入力:9本																								
LED		電源モニタ用LED:1個 USB電源用LED:1個 P1_3~P1_0:4個(オプション)	P4_5接続:1個(P4_5が入力設定の場合は点灯)																								
圧電サウンダ		搭載	未搭載																								
USB変換回路		搭載	未搭載(別売りのRY-WRITER基板などを使用)																								
ディップスイッチ		P5_7、P4_5、P4_4、P4_3に接続(4ビット分)	P1_3~P1_0に接続(4ビット分)																								

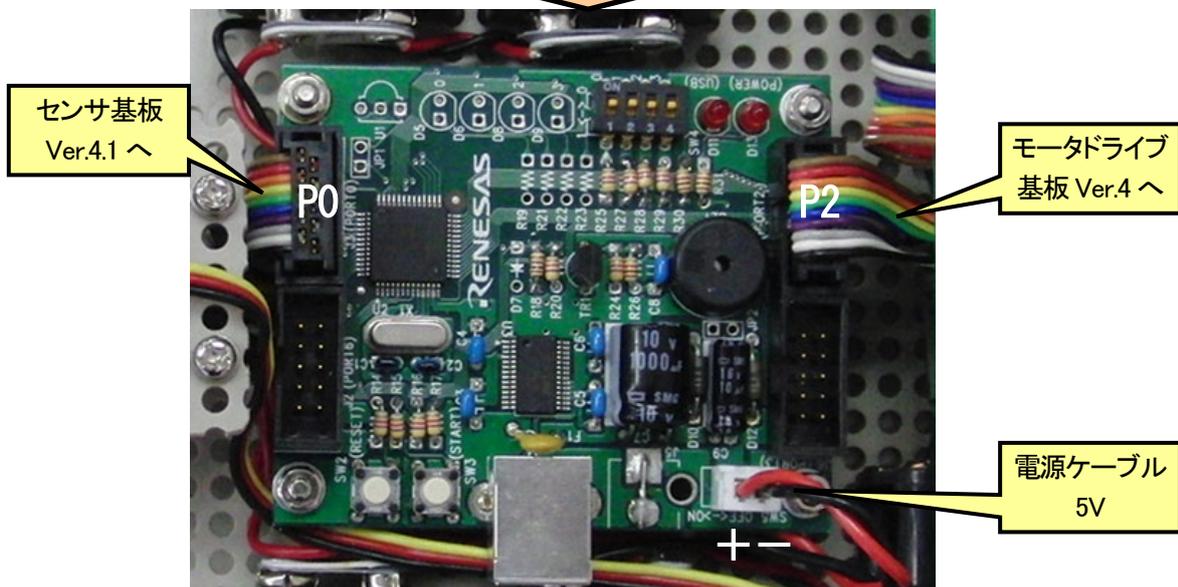
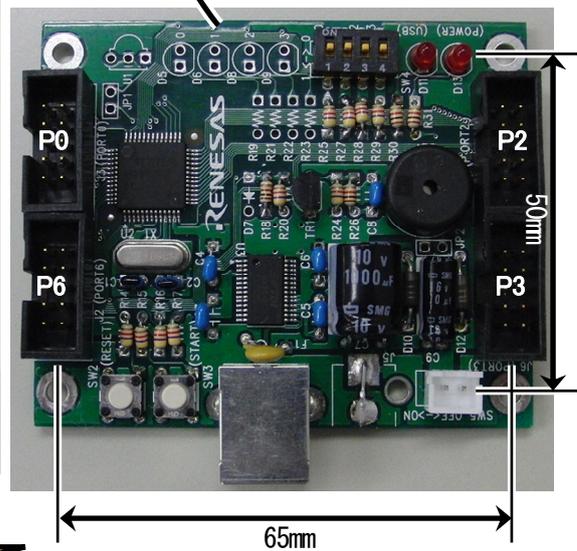
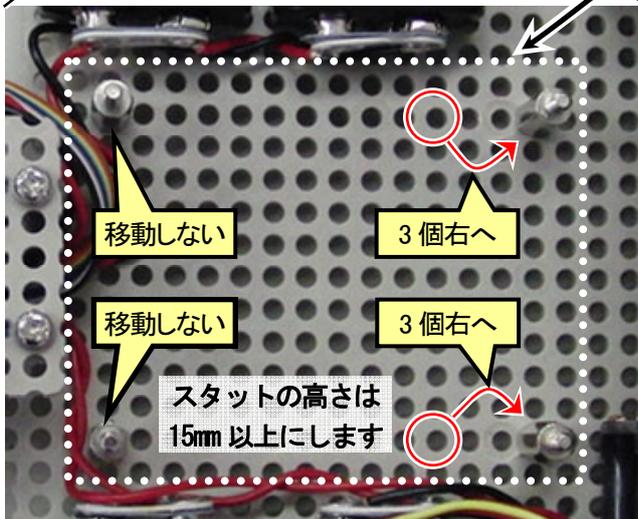
11. RMC-R8C35A ボードを使う

11.3 RMC-R8C35A ボードの搭載

RMC-R8C35A ボードは、RY_R8C38 ボードより横方向が 15mm 長くなっています。そのため、マイコンボードを止めるスタットも、横の長さを 15mm 伸ばします。また USB コネクタ(J4)と電池がぶつからないように、スタットの高さを 15~20mm 程度にします。

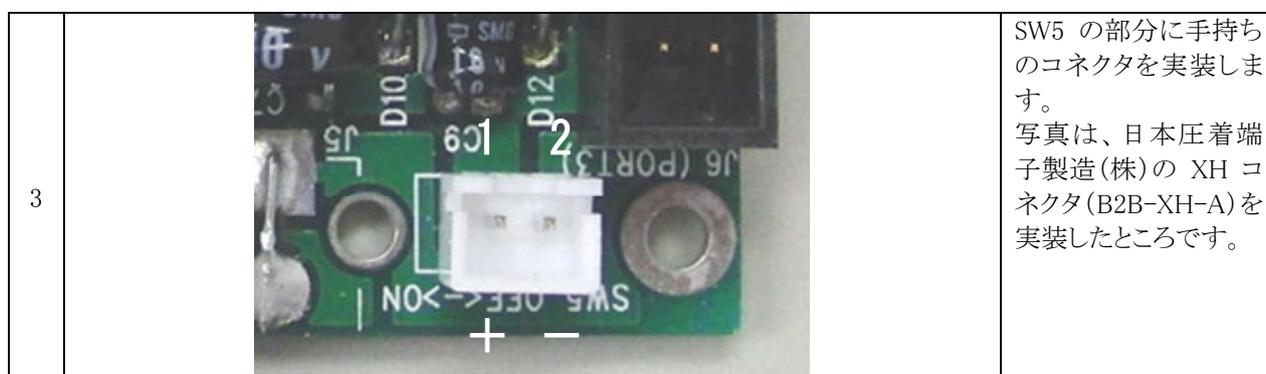
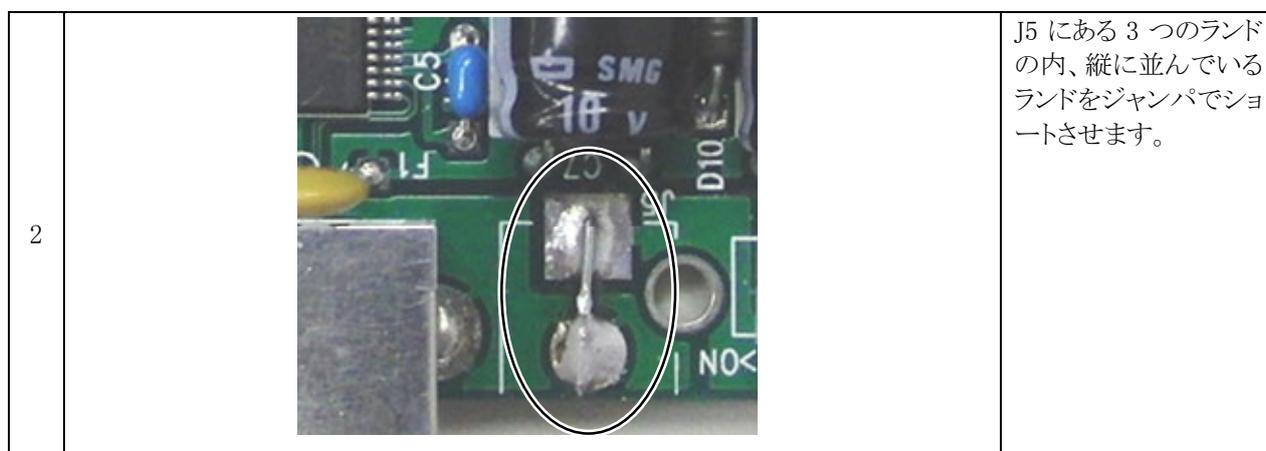
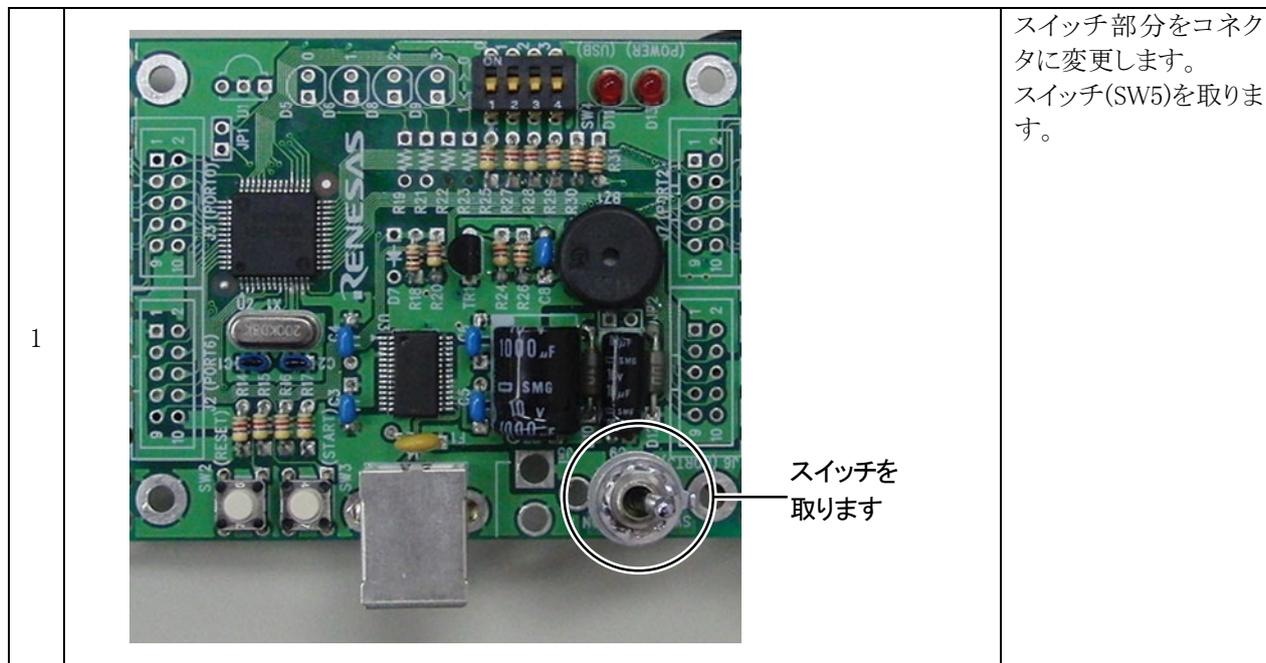


※スタットの位置は、RY_R8C38 ボードと比べてときの位置です。



11.4 RMC-R8C35A ボードの電源スイッチをコネクタに変更する

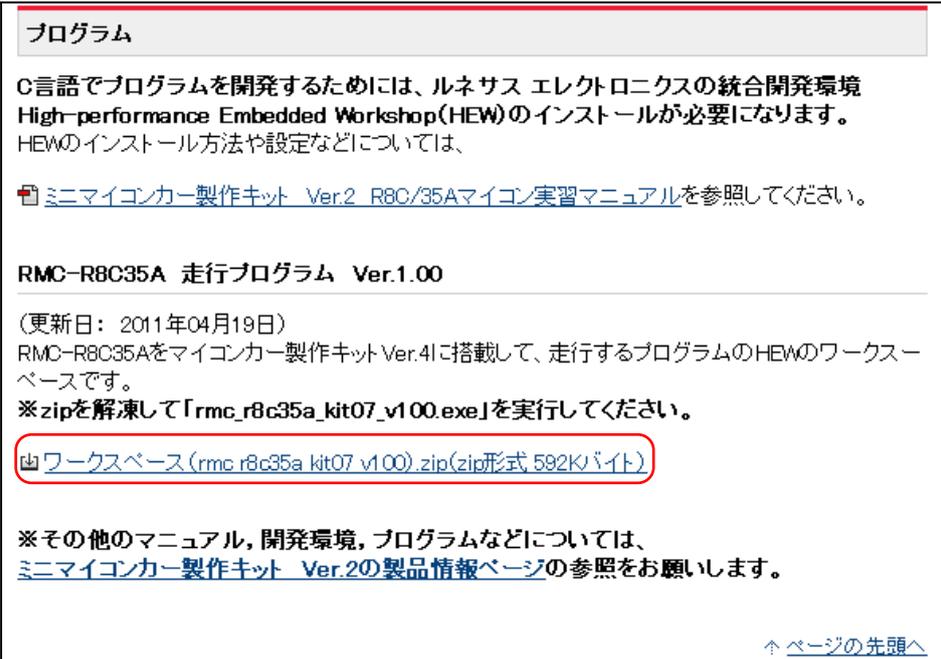
RMC-R8C35A ボードは、DC ジャック(オプション)から電源供給します。今までのマイコンボードは、2 ピンコネクタで電源供給していたので、コネクタ経由で電源供給するよう改造します。



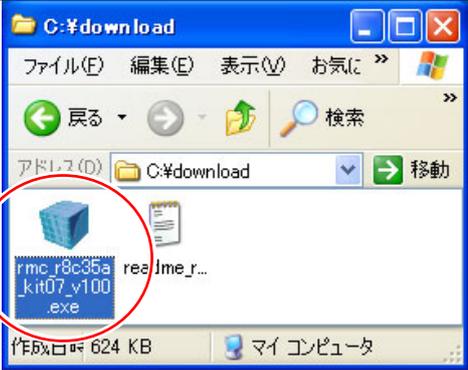
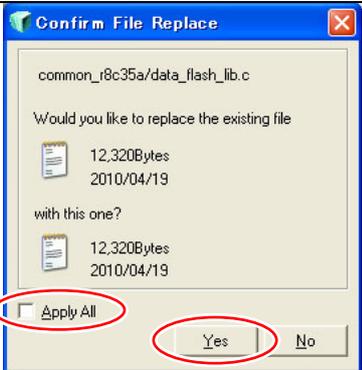
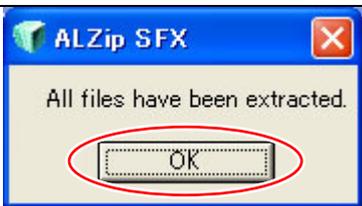
11. RMC-R8C35A ボードを使う

11.5 サンプルプログラムのインストール

11.5.1 ホームページからソフトを取得する

<p>1</p>	 <p>マイコンカーラリー販売</p> <p>HITACHI Inspire the Next</p> <p>商品一覧 注文・支払・発送方法について 商品のご注文 製品情報 → お問い合わせ</p> <p>マイコンカーラリー販売</p> <p>ミニマイコンカー製作キット Ver.2を販売開始しました。商品の詳細は製品情報ページを参照ください。</p> <p>関連リンク</p> <ul style="list-style-type: none"> → 日立インターメディアックス → マイコンカーラリー公式サイト 	<p>日立インターメディアックス(株)のマイコンカーラリー販売サイト (https://www2.himdx.net/mcr/)にアクセスします。製品情報をクリックします。</p>
<p>2</p>	 <p>マイコンボード</p> <p>RMC-R8C35A</p> <p>RMC-R8C35Aは、ミニマイコンカー製作キット Ver.2のマイコンボード部分を製品化することにより低価格を実現したマイコンボードです。ワンボードで、DIPスイッチを使用したLEDの点灯制御やブザーを使用した電子オルゴールなどの制御の学習ができます。</p> <p>→ 詳細はこちら</p> <p>↑ ページの先頭へ</p>	<p>「RMC-R8C35A」をクリックします。</p>
<p>2</p>	 <p>プログラム</p> <p>C言語でプログラムを開発するためには、ルネサス エレクトロニクス の統合開発環境 High-performance Embedded Workshop(HEW)のインストールが必要になります。HEWのインストール方法や設定などについては、ミニマイコンカー製作キット Ver.2 R8C/35Aマイコン実習マニュアルを参照してください。</p> <p>RMC-R8C35A 走行プログラム Ver.1.00</p> <p>(更新日: 2011年04月19日)</p> <p>RMC-R8C35Aをマイコンカー製作キット Ver.4に搭載して、走行するプログラムのHEWのワークスペースです。</p> <p>※zipを解凍して「rmc_r8c35a_kit07_v100.exe」を実行してください。</p> <p>Ⓜ ワークスペース(rmc_r8c35a_kit07_v100).zip(zip形式 592Kバイト)</p> <p>※その他のマニュアル、開発環境、プログラムなどについては、ミニマイコンカー製作キット Ver.2の製品情報ページの参照をお願いします。</p> <p>↑ ページの先頭へ</p>	<p>「ワークスペース (rmc_r8c35a_kit07_v100).zip (zip 形式 592K バイト)」をクリックして、「rmc_r8c35a_kit07_v100.zip」をダウンロードします。</p> <p>※「100」はバージョンです。ダウンロードした時期により異なることがあります。</p>

11.5.2 インストール

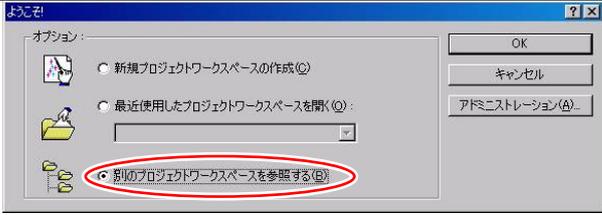
1		<p>「rmc_r8c35a_kit07_v100.zip」を解凍し「rmc_r8c35a_kit07_v100.exe」を実行します。「100」はバージョンです。ダウンロードした時期により異なることがあります。</p>
2		<p>Extract をクリックします。</p> <p>※フォルダは替えないでください。替えた場合は、ルネサス統合開発環境のツールチェーンの設定変更が必要です。</p>
3		<p>ファイルの上書き確認の画面が出てきた場合、上書きしても良い場合は「Apply All」のチェックを付けて、Yes をクリックします。上書きしたくない場合は、元々あるファイルを保存してから実行してください。</p>
4		<p>OK をクリックします。</p>

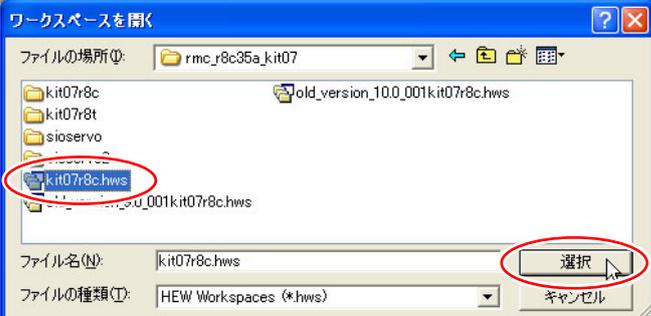
11. RMC-R8C35A ボードを使う

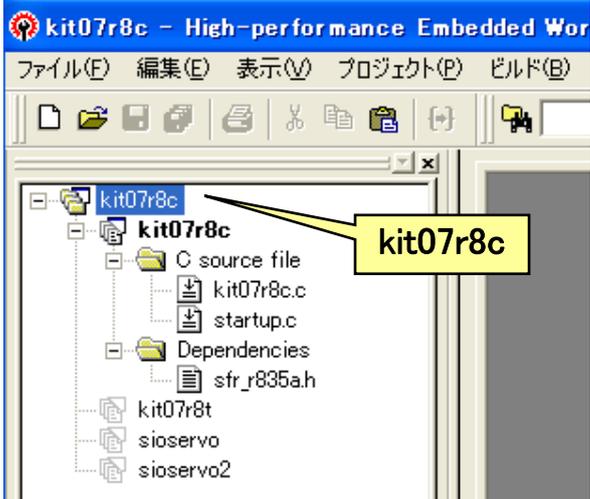
5		<p>「C:\Workspace」フォルダに、次の 2 つのフォルダができます。</p> <ul style="list-style-type: none"> • rmc_r8c35a_kit07 • common_r8c35a
---	---	--

11.6 ワークスペース「kit07r8c」を開く

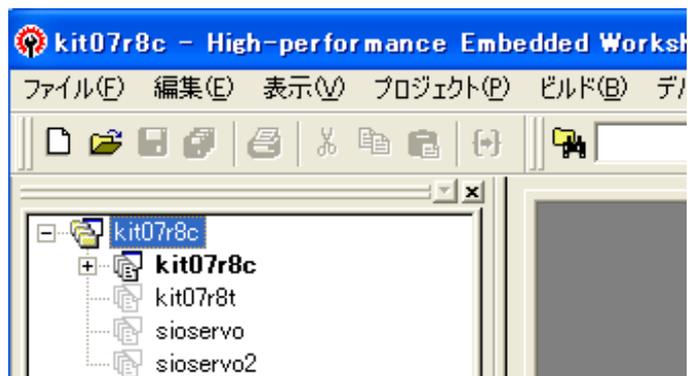
1		<p>ルネサス統合開発環境を実行します。</p>
---	---	--------------------------

2		<p>「別のプロジェクトワークスペースを参照する」を選択します。</p>
---	--	--------------------------------------

3		<p>Cドライブ→Workspace→rmc_r8c35a_kit07 の「kit07r8c.hws」を選択します。</p>
---	---	--

5		<p>ワークスペース「kit07r8c」が開かれます。</p>
---	---	---------------------------------

11.7 プロジェクト



ワークスペース「kit07r8c」には、4 つのプロジェクトが登録されています。

プロジェクト名	内容
kit07r8c	マイコンカー走行プログラムです。 ワークスペース「kit07_38a」のプロジェクト「kit07_38a」の R8C/35A 版です。
kit07r8t	製作したマイコンカーのモータドライブ基板やセンサ基板が正しく動作するかテストします。 ワークスペース「kit07_38a」のプロジェクト「kit07test_38a」の R8C/35A 版です。
sioservo	サーボのセンタを調整するプログラムです。 ワークスペース「kit07_38a」のプロジェクト「sioservo1_38a」の R8C/35A 版です。
sioservo2	サーボの最大切れ角を見つけるためのプログラムです。 ワークスペース「kit07_38a」のプロジェクト「sioservo2_38a」の R8C/35A 版です。

12. 参考文献

- ・ルネサス エレクトロニクス(株)
R8C/38A グループ ハードウェアマニュアル Rev.0.10
- ・ルネサス エレクトロニクス(株)
M16C シリーズ,R8C ファミリー用Cコンパイラパッケージ V.5.45Cコンパイラユーザーズマニュアル Rev.1.00
- ・ルネサス エレクトロニクス(株)
High-performance Embedded Workshop V.4.05 ユーザーズマニュアル Rev.1.00
- ・ルネサス半導体トレーニングセンター C言語入門コーステキスト 第1版
- ・電波新聞社 マイコン入門講座 大須賀威彦著 第1版
- ・ソフトバンク(株) 新C言語入門シニア編 林晴比古著 初版
- ・共立出版(株) プログラマのための ANSI C 全書 L.Ammeraal 著
吉田敬一・竹内淑子・吉田恵美子訳 初版

マイコンカーラリーについての詳しい情報は、マイコンカーラリー公式ホームページをご覧ください。

<http://www.mcr.gr.jp/>

R8C マイコンについての詳しい情報は、ルネサス エレクトロニクスのホームページをご覧ください。

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

の「製品情報」欄→「マイコン」→「R8C」でご覧頂けます

※リンクは、2012年3月現在の情報です。