

マニュアル

産業用パネル PC APS1G-101BS 用

Linux ディストリビューション

『Algonomix8』 について

目次

はじめに

- 1) ……お願いと注意 …………… 1
- 2) ……保証について …………… 1

第1章 概要

- 1-1 Algonomix8 とは…………… 1-1
- 1-2 Linux の仕組み…………… 1-2

第2章 システム構成

- 2-1 Algonomix8 パッケージについて…………… 2-1
 - 2-1-1 パッケージについて…………… 2-3
- 2-2 Algonomix8 のディレクトリ構造…………… 2-4
- 2-3 Algonomix8 設定ツール「ASD Config」について…………… 2-9
 - 2-3-1 ASD Application Configについて…………… 2-11
 - 2-3-2 ASD Touch Panel Configについて…………… 2-12
 - 2-3-3 ASD Volume Configについて…………… 2-14
 - 2-3-4 ASD UPS Configについて…………… 2-16
 - 2-3-5 ASD Date Configについて…………… 2-21
 - 2-3-6 ASD Misc Settingについて…………… 2-24
 - 2-3-7 ASD WatchdogTimer Configについて…………… 2-26
 - 2-3-8 ASD Ras Configについて…………… 2-27
 - 2-3-9 ASD Shutdown Menuについて…………… 2-29
- 2-4 有線 LAN の設定について…………… 2-30
- 2-5 無線 LAN の設定について…………… 2-33
- 2-6 sysfs ファイルシステム…………… 2-37
 - 2-6-1 CPU コア温度…………… 2-37
- 2-7 データの保護について…………… 2-38
 - 2-7-1 データ保護の必要性と方法…………… 2-38

2-8 ソフトウェアキーボードについて	2-39
2-9 Bluetooth 機器の接続について	2-40

第3章 開発環境

3-1 クロス開発環境	3-1
-------------	-----

第4章 産業用パネル PC APS1G-101BS について

4-1 シリアルポート	4-5
4-1-1 シリアルポートについて	4-5
4-1-2 シリアルポートサンプルプログラム	4-6
4-2 ネットワークポート	4-9
4-2-1 ネットワークポートについて	4-9
4-2-2 ネットワークソケット用システムコールについて	4-9
4-2-3 ネットワークサンプルプログラム	4-10
4-3 RAS 機能	4-14
4-3-1 ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能について	4-14
4-3-2 ハードウェア・ウォッチドッグタイマ制御関数について	4-15
4-3-3 ハードウェア・ウォッチドッグタイマサンプル	4-22
4-3-4 ダミーバックアップ RAM 機能について	4-26
4-3-5 ダミーバックアップ RAM 領域機能デバイスドライバについて	4-26
4-3-6 ダミーバックアップ RAM 制御サンプル	4-27
4-3-7 Wake On RTC 機能について	4-29
4-4 UPS 機能	4-31
4-4-1 UPS 機能について	4-31
4-4-2 UPS 機能制御関数について	4-31
4-4-3 UPS 機能サンプルプログラム	4-35
4-5 ストレージデバイスについて	4-38
4-5-1 外部ストレージデバイスの使用方法	4-38
4-5-2 ストレージデバイス名の割り振りについて	4-39
4-5-3 外部ストレージデバイスの起動時マウントについて	4-40
4-6 LTE について	4-41
4-7 LCD バックライト	4-45

4-7-1 LCD バックライトについて	4-45
4-8 ブザー	4-47
4-8-1 ブザーについて	4-47
4-8-2 ブザー制御サンプルプログラム	4-50

第5章 システムリカバリ

5-1 リカバリについて	5-1
5-1-1 リカバリ準備	5-2
5-2 システムの復旧（出荷イメージデータ）	5-5
5-3 システムの復旧（バックアップデータ）	5-6
5-4 システムのバックアップ	5-7

付録

A-1 参考文献	5-1
----------------	-----

はじめに

この度は、アルゴシステム製品をお買い上げいただきありがとうございます。

弊社製品を安全かつ正しく使用していただく為に、お使いになる前に本書をお読みいただき、十分に理解していただくようお願い申し上げます。

1) お願いと注意

本書では、産業用パネル PC APS1G-101BS(以降 **APS1G-101BS**)用 Linux ディストリビューション(以降 **Algonomix8**)に特化した部分について説明します(※)。一般的な Linux についての詳細は省略させていただきます。Linux に関する資料および文献は、現在インターネット上や書籍など多数ございます。これらの書籍等と併せて本書をお読みください。

2) 保証について

Algonomix8 の動作は出荷パッケージのバージョンでのみ動作確認しております。Algonomix8 はお客様でソースの改変、ライブラリの追加と変更、プログラム設定の変更等を行うことができますが、これらの変更を行われた場合は動作保証することができません。

※) 本書の内容は以下の機種に対応しています。

- ・ APS1G-101BS

第 1 章 概要

本章では、Algonomix8 の具体的な内容を説明する前に、Algonomix8 の概要について説明します。

1-1 Algonomix8 とは

「Linux」とは、Linux カーネルのみを指す言葉です。しかし、Linux カーネルのみでは、オペレーティングシステム（以下 OS）としての役割を果たすことができません。OS として使うには、Linux カーネルのほかに、以下のような各種ソフトウェアパッケージと併せて使用する必要があります。

- シェル (bash、ash、csh、tcsh、zsh、pdksh、……)
- util-linux (init、getty、login、reset、fdisk、……)
- procs (ps、pstree、top、……)
- GNU coreutils (ls、cat、mkdir、rmdir、cut、chmod、……)
- GNU grep、find、diff
- GNU libc
- 各種基本ライブラリ (ncurses、GDBM、zlib……)
- X Window System

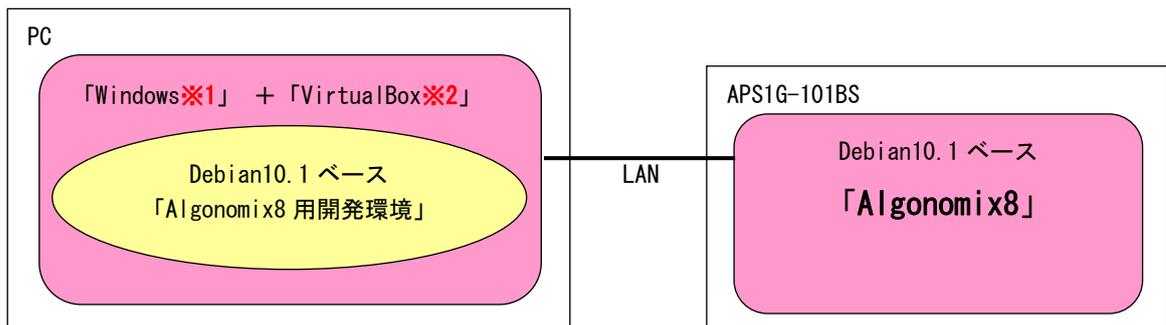
Linux カーネルといくつかの必要なソフトウェアパッケージをまとめて、OS として使えるようにしたものを Linux ディストリビューションといいます。

最初に述べましたとおり、「Linux」という言葉は、本来カーネルを指す言葉です。そのため、「カーネルとしての Linux」と「OS としての Linux」を厳密には区別する必要がありますが、本書では「Linux」とは「OS としての Linux」を指す言葉として使用します。

Algonomix8 は、「Debian 10.1 (コードネーム: Buster)」という Linux ディストリビューションをベースにした、APS1G-101BS 用の Linux ディストリビューションです。Algonomix8 は、「Debian 10.1」に APS1G-101BS 用の独自の I/O ドライバを組み込んだものです。

パソコン上に Algonomix8 用の開発環境をインストールすることで、Algonomix8 用のソフトウェアを開発することができます。

Algonomix8 用開発環境イメージを図 1-1-1 に示します。



※注 1: Windows は米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。

※注 2: VirtualBox は、米国 Oracle Corporation, Inc. の米国およびその他の国における商標または登録商標です。

図 1-1-1. Algonomix8 の開発環境

開発環境の詳細については、別紙『Algonomix8_開発環境ユーザーズマニュアル』を参照してください。

1-2 Linux の仕組み

Linux のソフトウェア構成を図 1-2-1 に示します。

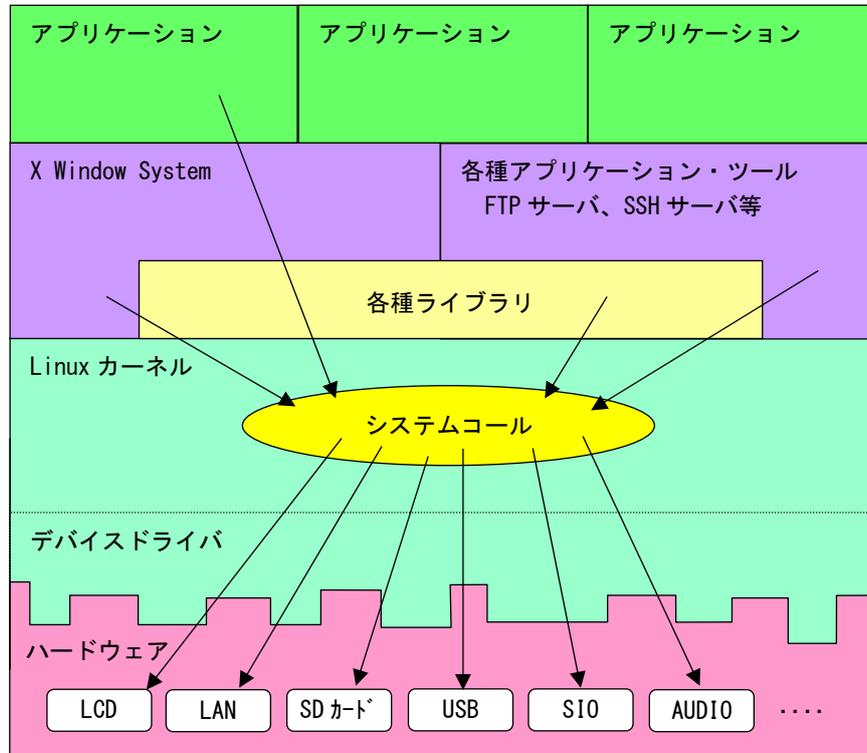


図 1-2-1. Linux ソフトウェア構成図

OS として重要な役割の一つに、ハードウェアアクセスの複雑さを隠し、統一されたプログラミングインターフェース（システムコールや API と呼ばれる）をアプリケーションに提供するというものがあります。Linux ではハードウェアを制御する為にドライバに関連付けられた「デバイスファイル」を読み書きすることで制御します。これは UNIX 系 OS の大きな特徴であり、ファイルを扱う感覚でハードウェアを制御することができます。Linux の代表的なシステムコールとして、open、close、read、write 等があります。これらのシステムコールは特別な呼び方をしているわけではなく、関数の呼び出しと同じように呼び出すことができます。

もう一つ OS の重要な役割として、CPU 時間、メモリ、ネットワーク等のリソースをプログラムやプロセス、スレッドに分配するというものもあります。これは Linux カーネルが処理しており、アプリケーション作成時に特に意識する必要はありません。図 1-2-1 にあるような X Window System や、SSH サーバや FTP サーバもプロセスの一つです。CPU 時間やメモリなどのリソースには限りがある為、複数のプロセスを同時に実行すると、それぞれのパフォーマンスは落ちます。そのため、必要最低限のプロセスで実行効率のよいプログラムを作成する必要があります。

第2章 システム構成

2-1 Algonomix8 パッケージについて

Algonomix8 であらかじめインストールされているパッケージを表 2-1-1 に示します。ただし Debian10.1 の基本パッケージとしてインストールされているパッケージは除きます。

表 2-1-1. プリインストールパッケージ一覧

パッケージ名	内容	バージョン
imx-linux-4.19.35	Linux Kernel 本体 (NXP 社リリース)	4.19.35
Xfce4	デスクトップ環境	4.12.5
ssh	telnet よりセキュリティの高いシェルクライアントおよびサーバ	1:7.9p1-10+deb10u2
ntp	Network Time Protocol デーモンおよびユーティリティプログラム	1:4.2.8p12+dfsg-4
ntpdate	client for setting system time from NTP servers	1:4.2.8p12+dfsg-4
vsftpd	lightweight, efficient FTP server written for security	3.0.3-12
net-tools	NET-3 ネットワークツールキット	1.60+git20180626.aebd88e-1
sntp	Network Time Protocol - sntp クライアント	1:4.2.8p12+dfsg-4
openssh-server	リモートマシンからの安全なアクセスを可能にする secure shell (SSH) サーバ	1:7.9p1-10+deb10u2
psmisc	proc ファイルシステムを使うユーティリティ集	23.2-1
locales	GNU C ライブラリ: 多国語サポート (ロケール) 用データ	2.28-10

Algonomix8 では、Debian10.1 の基本パッケージと本書に表記したパッケージが入った環境で動作を確認しています。

詳細に関しては、「2-1-1 パッケージについて」を参照してください。

Algonomix8 でインストール済みのパッケージ一覧を表示する為には下記手順を実行します。

- ① キーボードで「Ctrl+ALT+T」を押すか、右下の「アプリケーション」→「ターミナルエミュレータ」をクリックしてください。図 2-1-1 のような、ターミナル画面が表示されます。

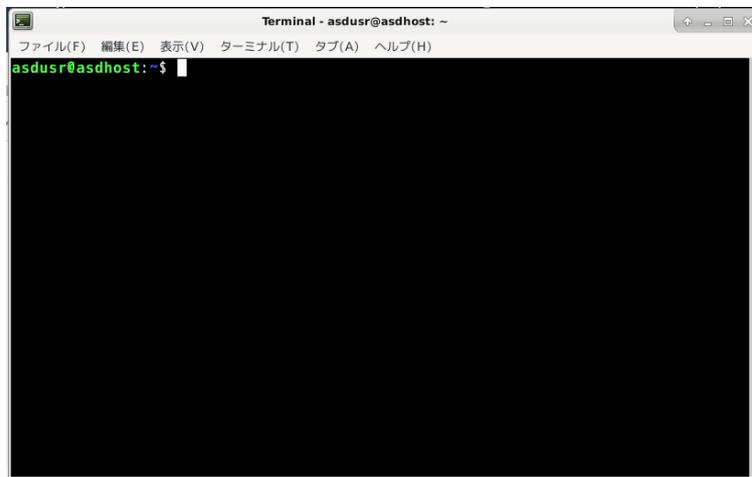


図 2-1-1. ターミナル画面

- ② 下記のコマンドを実行することで、現在インストールされているすべてのパッケージの名前が一覧で表示されます。

```
$ dpkg -l
```

または

```
$ dpkg --list
```

一覧の表示内容は次のような形式で表示されています。

```
+++-----
=====
i i adduser      3.113+nmu3ubuntu3 all add and remove users and groups
```

1
2
3
4
5

- ①: パッケージのインストール状況

1 文字目: 要望 : (U) 不明/(I) インストール/(R) 削除/(P) 完全削除/(H) 維持

2 文字目: 状態 : (N) 無/(I) インストール済/(C) 設定/(U) 展開/(F) 設定失敗
(H) 半インストール/(W) トリガ待ち/(T) トリガ保留

3 文字目: エラー : (空欄) 無/(H) 維持/(R) 要再インストール/X=両方(状態, エラーの大文字=異常)

- ②: パッケージ名

- ③: パッケージのバージョンおよびリビジョン

- ④: パッケージが対応しているアーキテクチャ

- ⑤: パッケージの 1 行説明

2-1-1 パッケージについて

Algonomix8 では、Debian10.1 の基本パッケージと本書に表記したパッケージが入った環境で動作を確認しています。

以下にパッケージをさらに追加したい場合の制限の解除方法を示しますが、設定を変更してパッケージを追加された場合、動作の保証は致しかねますので、あらかじめご了承ください。

Algonomix8 では、インターネットへアクセスするリポジトリを予め設定しています。
リポジトリの制限や追加は、`/etc/apt/sources.list` を直接編集してください。

- ① は DVD のリポジトリです。
- ② はネットワーク上のリポジトリです。

```
#

# deb cdrom:[Debian GNU/Linux 10.1.0 _Buster_ - Official arm64 xfce-CD Binary-1 20190907-14:13]/
buster main

① #deb cdrom:[Debian GNU/Linux 10.1.0 _Buster_ - Official arm64 xfce-CD Binary-1 20190907-14:13]/
buster main

deb http://deb.debian.org/debian/ buster main
deb-src http://deb.debian.org/debian/ buster main

② deb http://security.debian.org/debian-security buster/updates main
deb-src http://security.debian.org/debian-security buster/updates main

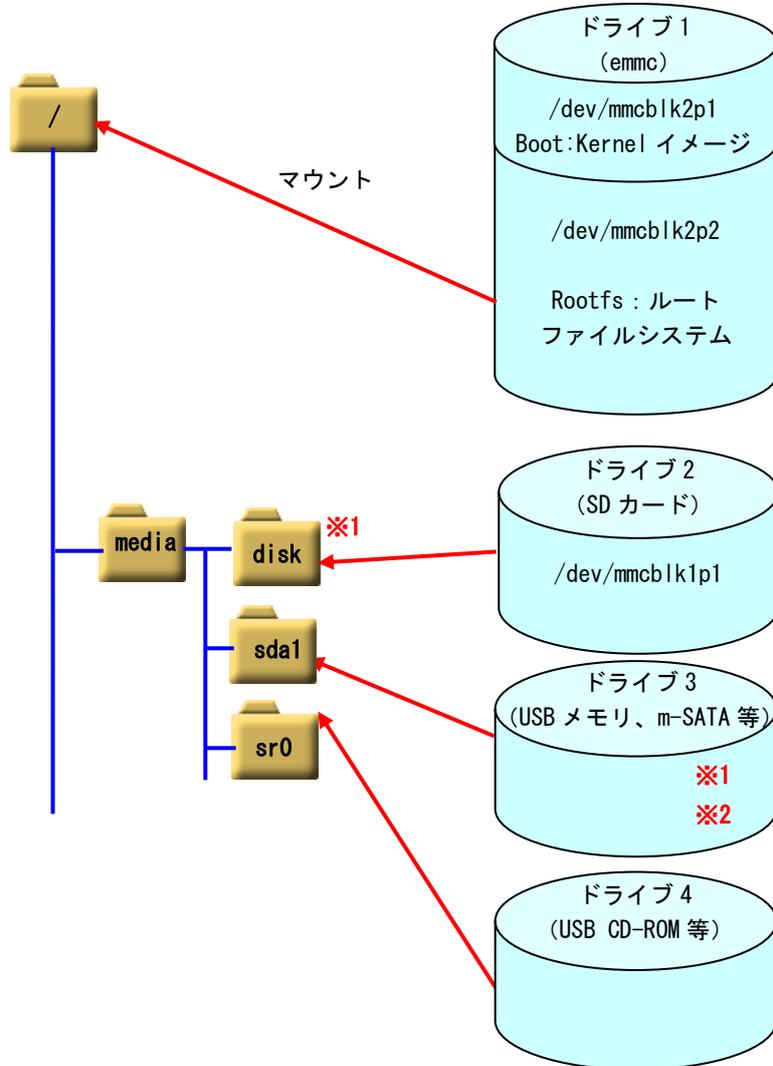
# buster-updates, previously known as 'volatile'
deb http://deb.debian.org/debian/ buster-updates main
deb-src http://deb.debian.org/debian/ buster-updates main

# This system was installed using small removable media
# (e.g. netinst, live or single CD). The matching "deb cdrom"
# entries were disabled at the end of the installation process.
# For information about how to configure apt package sources,
# see the sources.list(5) manual.
```

パッケージを追加インストールする際は、「ターミナルエミュレータ」上で、「`apt-get`」コマンドを使用してください。

2-2 Algonomix8 のディレクトリ構造

Linux ではルートファイルシステムと呼ばれるツリー構造のファイルシステムを採用しています。ルートディレクトリ (/) 以下に、EMMC 上に構築されたファイルシステムをマウントすることで、ルートファイルシステムとして利用できるようにしています。



※注 1 : ストレージ機器をマウントするたびに sda1、sdb1、sdc1 というようにマウントポジションが追加されていきます。

※注 2 : USB 機器は、認識順により sdb と sdc が入れ替わる可能性があります。

図 2-2-1. Debian のツリー構造

APS1G-101BS では、EMMC SSD 16GByte にルートファイルシステムが構築されています。表 2-2-1 のようにパーティションが切れ、それぞれのディレクトリにマウントされています。

APS1G-101BS のルートファイルシステム構成をリスト 2-2-1 に、ディレクトリ内容を表 2-2-2 に示します。

表 2-2-1. APS1G-101BS の初期パーティション構成 (16GByte)

ドライブ名	サイズ	使用容量	空き容量	使用%	マウント ポジショ ン	名称
/dev/mmcblk2p1	88Mbyte	19M	69M-	22%	/boot	BOOT : Kernel イメージ, デバイスツリー
/dev/mmcblk2p2	16Gbyte	4.3Gbyte	11Gbyte	30%	/	ROOTFS : ルートファイルシステ ム

リスト 2-2-1. ルートファイルシステムのディレクトリ構成

```
/
+--bin
+--boot
+--dev      +---shm
+--etc
+--home     +---asusr
+--lib
+--lost+found
+--media
+--mnt
+--opt
+--proc
+--root
+--run      +---Lock
+--sbin
+--srv
+--sys      +---fs      +---cgroup
+--tmp
+--usr      +---bin
              +--games
              +--include
              +--lib
              +--local
              +--sbin
              +--share
              +--src
+--var      +---backups
              +--cache
              +--lib
              +--local
              +--lock
              +--log
              +--mail
              +--opt
              +--run
              +--spool
              +--tmp
```

表 2-2-2. ルートファイルシステムのディレクトリ内容

ディレクトリ名	内容	tempfs
/	ルートディレクトリ	
/bin	システム管理者・一般ユーザ共に使用するコマンド群が格納されています。 /usr/binにリンクされています。	
/boot	起動時に必要とする設定ファイル群とマップインストーラが配置されています。	
/dev	ハードウェアをコントロールする為のデバイスファイルが格納されています。基本的なデバイスの一覧を以下に示します。 <ul style="list-style-type: none"> ・ターミナル : /dev/tty* 例 : tty0, tty1 キーボードとプリンタにより構成され、文字を入出力できます。 ・シリアルポート : /dev/ttyS* 例 : ttyS0, ttyS1, ttyS2 シリアル通信することができます。 ・SCSI ディスク : /dev/sd* 例 : sdb1, sdb2, sdc USB メモリ等はこのデバイスになります。sd の後ろにつく文字がディスクを特定し、数字がパーティションを表しています。 <p>※注 : /dev/sda*は m-SATA SSD のデバイスファイルとなりますので、新たに追加した USB メモリ等は sdb 以降になります。</p>	
/dev/shm	RAM ディスクです。	○
/etc	設定ファイルが格納されています。	
/home	システムに登録された通常ユーザの個人用ディレクトリが入っています。Algonomi x8 では、「asdusr」というユーザが登録されています。ftp や ssh ではこのユーザに対してアクセスします。 ユーザ名 : asdusr パスワード : asdusr	
/lib	システム起動時や、/bin や /sbin のコマンドを実行する時に使用される共有ライブラリが格納されています。 /usr/libにリンクされています。	
/media	CD-ROM やフロッピーディスクなどの外付けメディア用のディレクトリです。	
/mnt	一時的なファイルシステム用ディレクトリです。	
/opt	オプションのソフトパッケージコピー、インストールファイルが格納されているディレクトリです。	
/proc	バーチャルファイルシステム用の特別なディレクトリです。	
/root	システムの管理者権限を持ったユーザのホームディレクトリです。	
/run	実行プロセス関連データが格納されています。	○
/run/lock	保持ディレクトリです。	○
/sbin	管理用バイナリファイル用のディレクトリです。例えば、reboot、shutdown、lsmmod などが格納されています。 /usr/sbinにリンクされています。	
/srv	HTTP、FTP などのサービス用のデータが格納されています。	
/sys	デバイスの情報が格納されているディレクトリです。	
/sys/fs/cgroup	複数のグループをまとめて管理するための機能用のディレクトリです。	○
/tmp	一時ファイルを格納するディレクトリです。起動時に内容が消去されます。	○
/usr/bin	一般的なコマンドが格納されています。	
/usr/include	C 言語で使用する組込みファイルが格納されています。	
/usr/lib	一般的なライブラリファイルが格納されています。	
/usr/local	ユーザで作成されたプログラムを格納する領域です。	
/usr/sbin	システム関連のコマンドが格納されています。	
/usr/share	デフォルト設定ファイル、イメージ、ドキュメント等の共有ファイルが格納されています。	

ディレクトリ名	内容	tempfs
/usr/src	ソースコードが格納されます。	
/var	頻繁に変更されるデータが格納されています。	
/var/cache	アプリケーションのキャッシュデータが格納されています。	
/var/lib	アプリケーションの状態や APT の dpkg が管理されているパッケージ情報が格納されています。	
/var/log	システムやアプリケーションのログが格納されています。	○
/var/tmp	一時ファイルやディレクトリを必要とするプログラムで利用します。 /tmp よりもデータは長く保持されます。	○

2-3 Algomix8 設定ツール「ASD Config」について

本項では、APS1G-101BS 用の各種設定ツール「ASD Config」について説明します。

ASD Config Menu を起動する方法は以下の 3 通りの方法があります。

1. 出荷時状態で起動したとき、自動的に起動されます。
2. 初期化スイッチを押しながら電源を投入したとき、OS 起動後に自動で起動します。
3. コンソールを起動させ、下記のコマンドを実行します。

```
$ sudo AsdConfigMenu
```

ASD Config Menu が起動すると、図 2-3-1 のような画面が現れます。この画面から、各種設定ツールを起動します。

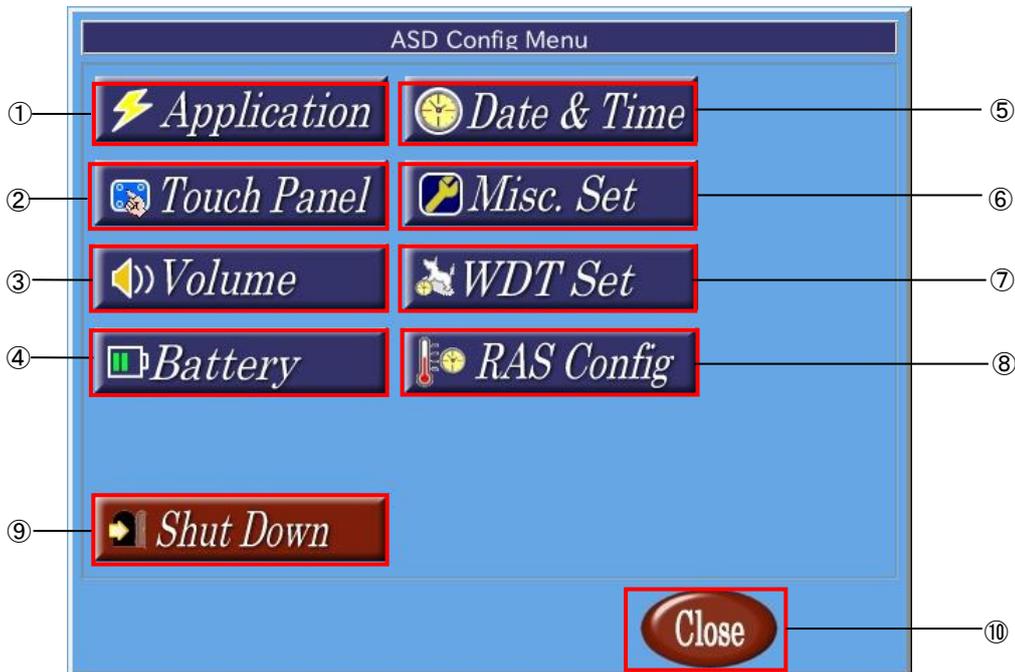


図 2-3-1. ASD Config Menu

ASD Config Menu から起動できる各ツールについて説明します。

- ① ASD Application Config
ASD Application Config は、ユーザアプリケーションのアップデートを行うためのツールです。
詳細は『2-3-1 ASD Application Config について』で説明します。
- ② ASD Touch Panel Config
ASD Touch Config は、タッチパネルのキャリブレーションを行うためのツールです。
詳細は『2-3-2 ASD Touch Panel Config について』で説明します。
- ③ ASD Volume Config
ASD Volume Config は、音声の設定を行うためのツールです。
詳細は『2-3-3 ASD Volume Config について』で説明します。

- ④ ASD UPS Config
ASD UPS Config は、UPS 機能の設定や RAM バックアップ機能の設定を行うためのツールです。
詳細は、『2-3-4 ASD UPS Config について』で説明します。
- ⑤ ASD Date Config
ASD Date Config は、時計を設定するためのツールです。
詳細は、『2-3-5 ASD Date Config について』で説明します。
- ⑥ ASD Misc Setting
ASD Misc Setting は、画面の輝度調節や、本製品の製品情報を確認するためのツールです。
詳細は『2-3-6 ASD Misc Setting について』で説明します。
- ⑦ ASD WatchdogTimer Config
ASD WatchdogTimer Config は、ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定を行うためのツールです。
詳細は『2-3-7 ASD WatchdogTimer Config について』で説明します。
- ⑧ ASD Ras Config
ASD Ras Config は、CPU 温度の確認や WakeOnRTC 機能の設定を行うためのツールです。
詳細は『2-3-8 ASD Ras Config について』で説明します。
- ⑨ 電源オプション
シャットダウン、再起動を行います。
詳細は『2-3-9 ASD Shutdown Menu について』を参照してください。
- ⑩ ASD Config Menu の終了
ASD Config Menu を終了します。

2-3-1 ASD Application Config について

ASD Application Config は、USB メモリを用いたアップデートを行うためのツールです。
ASD Application Config を起動するには、メニュー画面から [Application] を選択します。

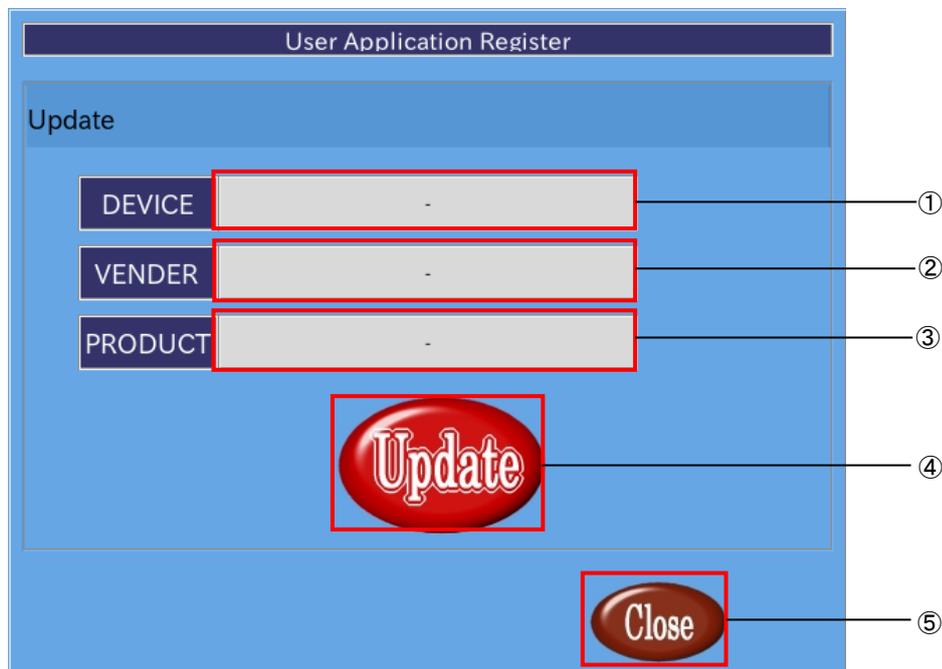


図 2-3-1-1. アップデート画面

- ① デバイス名の表示
USB メモリが認識されている場合、[usb-storage]と表示されます。
USB メモリが認識されていない場合、「-」が表示されます。
- ② ベンダ名の表示
USB メモリが認識されている場合、USB メモリの製造元が表示されます。
USB メモリが認識されていない場合、「-」が表示されます。
- ③ プロダクト名の表示
USB メモリが認識されている場合、USB メモリの種類が表示されます。
USB メモリが認識されていない場合、「-」が表示されます。
- ④ アップデート
[Update] ボタンを押下することで、USB メモリ内にある「download.sh」が実行されます。
「download.sh」はシェルスクリプトである必要があります。
- ⑤ 終了
「Close」ボタンを押下することで、ASD Application Config を終了します。

2-3-2 ASD Touch Panel Config について

ASD Touch Panel Config はタッチパネルのキャリブレーションを行うためのツールです。
ASD Touch Panel Config を起動するには、メニュー画面から[Touch Panel]を選択します。

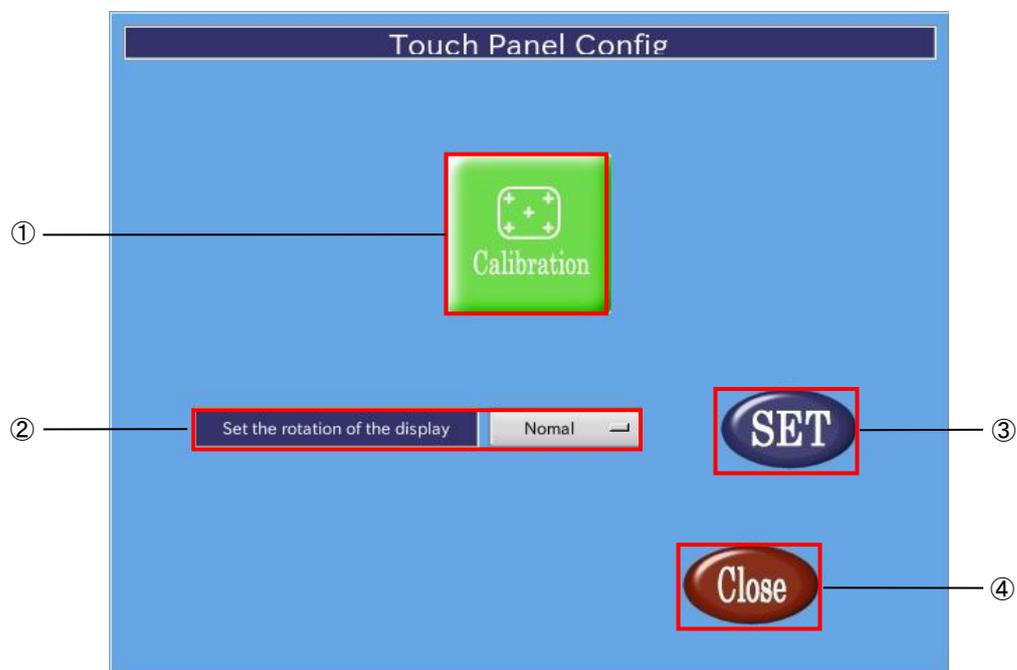


図 2-3-2-1. メニュー画面

- ① タッチパネルキャリブレーション
タッチパネルキャリブレーションを開始します。
- ② ディスプレイとタッチパネルの回転
ディスプレイとタッチパネルの回転方向を設定します。
- ③ 設定反映
②で行った設定を反映し、保存します。
- ④ 終了
タッチパネルキャリブレーションを終了します。

●ディスプレイとタッチパネルの回転

②のコンボボックスをクリックすると、図 2-3-2-2 のように、回転方向の設定メニューが表示されます。画面の向きと設定メニューはそれぞれ表 2-3-2-1 のように対応しています。任意の向きを選択して③の [SET] ボタンを押すことで、画面が回転します。回転後、任意の位置をタッチできなくなった場合、①のキャリブレーションを行ってください。

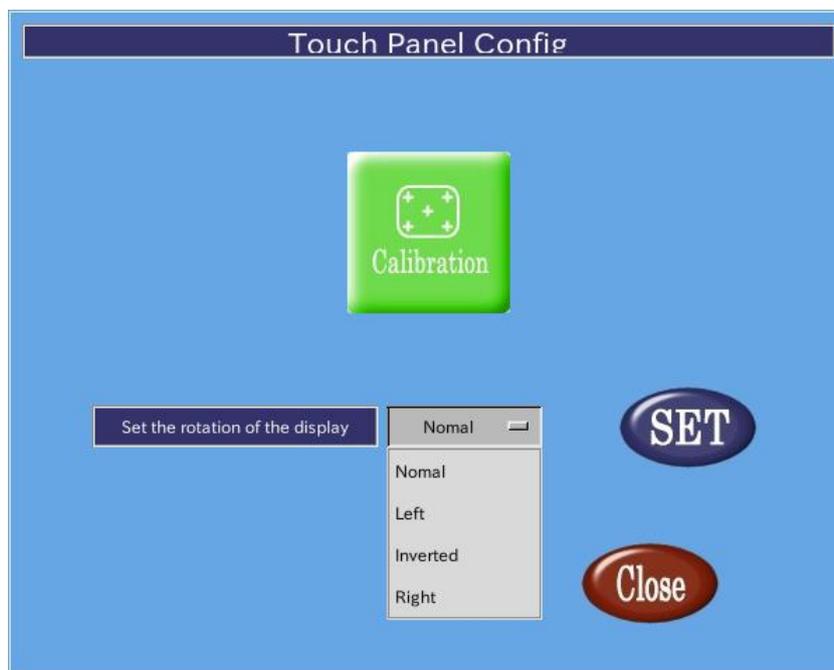


図 2-3-2-2. ディスプレイとタッチパネルの回転

表 2-3-2-1. ディスプレイの向きの設定

名称	内容
Normal	デフォルトの画面の向きです。
Left	反時計回りに 90° 回転します。
Inverted	180° 回転します。
Right	時計回りに 90° 回転します。

2-3-3 ASD Volume Config について

ASD Volume Config は音声ボリュームを設定する為のツールです。

ASD Volume Config は、メニュー画面から「Volume」を選択することで起動します。

●音声ボリュームの設定

[ASD Volume Config]の[Volume]タブを選択することで、各種音声デバイスのボリュームの調整、ミュートの設定を行うことができます。

ASD Volume Config で設定できる音声デバイスを表 2-3-3-1 に示します。

表 2-3-3-1. ASD Volume Config で設定できる音声デバイス

名称	内容
Speaker	スピーカボリュームを設定します

「alsamixer」や「amixer」でも設定可能です。



図 2-3-3-1. ボリューム調整画面

- ① 音声デバイス名
音声デバイス名を表示します。
- ② 音量調整 (大)
音量を大きく上げます。
- ③ 音量調整 (小)
音量を上げます。
- ④ 音量調整 (小)
音量を下げます。
- ⑤ 音量調整 (大)
音量を大きく下げます。
- ⑥ シンクロ調整
チェックボックスにチェックを入れることで左右の音量が同時に変更されます。チェックボックスを外せば個別に変更できます。。
- ⑦ 音量
現在の音量を表示します。
- ⑧ スクロールバー
スクロールバーを移動させることで他の音声デバイスを表示します。
- ⑨ 設定を保存して終了
「OK」ボタンを押下することで、設定を保存して終了します。
- ⑩ 設定を保存せずに終了
「Cancel」ボタンを押下することで、設定を破棄して終了します。
- ⑪ サンプル音声
サンプル音声を出力します。

2-3-4 ASD UPS Config について

ASD UPS Config は、UPS の状態取得、設定、シャットダウン時のバックアップ機能の設定を行うためのツールです。

ASD UPS Config を起動するには、メニュー画面から[Battery]を選択します。

●バッテリー状態の表示

ASD UPS Config の[Status]タブを選択することで、UPS のバッテリー状態を取得できます。

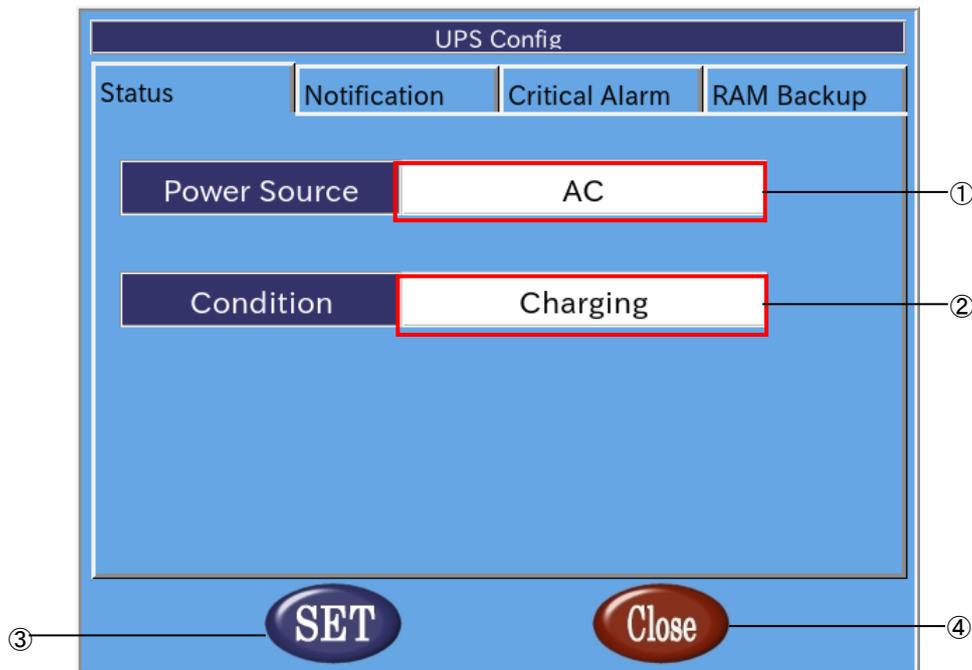


図 2-3-4-1. バッテリー状態の表示

- ① 電源種別
端末の電源種別を表示します。

表 2-3-4-1. 電源種別

名称	動作
AC	AC/DC 電源で動作中です。
Battery	バッテリー電源で動作中です。

- ② 状態
バッテリーの状態を表示します。

表 2-3-4-2. バッテリーの状態

名称	動作
Charging	バッテリーは充電中です。
Full Charge	バッテリーは満充電状態です。
Discharging	バッテリーは放電中です。
Error	バッテリーに異常が生じています。

- ③ 設定の反映
「SET」ボタンを押下することで設定を反映します。

④ 終了

[Close] ボタンを押下することで ASD UPS Config を終了します。

[SET] ボタンを押下せずに、[Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

●バッテリー異常通知設定

ASD UPS Config の[Notification]タブを選択することで、バッテリー異常が発生したときの通知について設定できます。

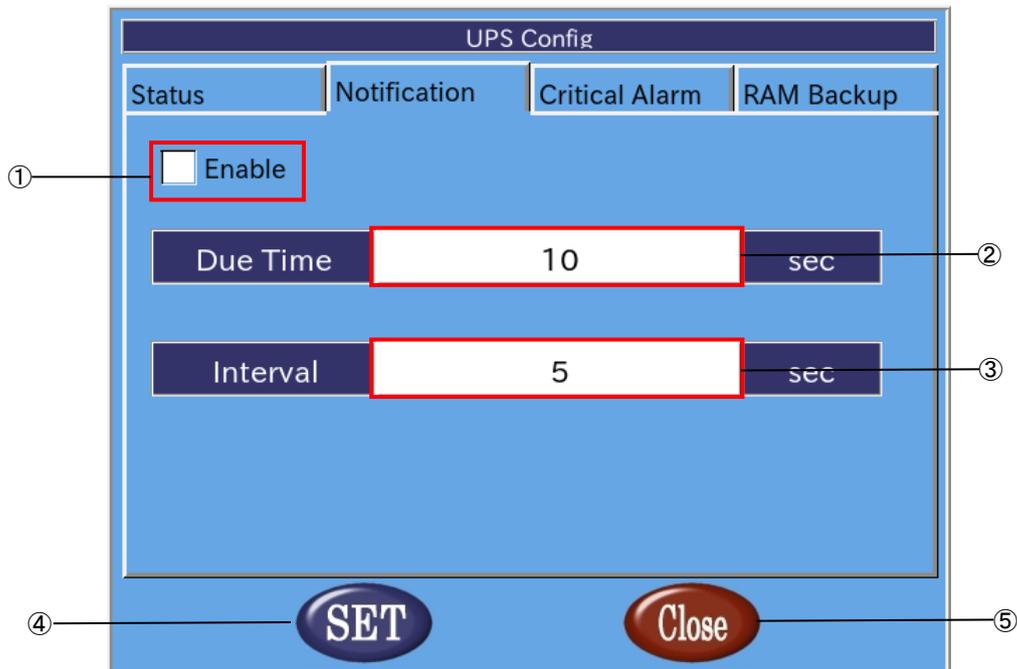


図 2-3-4-2. バッテリー異常通知設定

- ① バッテリー異常通知有効/無効設定
チェックボックスにチェックを入れることで、バッテリー異常発生時の通知が有効になります。
- ② 通知開始時間
バッテリー異常が発生してから、通知を開始するまでの時間を設定します (0~120[秒])。
- ③ 通知間隔
②の通知後の通知間隔を設定します (5~300[秒])。
- ④ 設定の反映
[SET] ボタンを押下することで設定を反映します。
- ⑤ 終了
[Close] ボタンを押下することで ASD UPS Config を終了します。
[SET] ボタンを押下せずに、[Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

●バッテリー警告設定

ASD UPS Configの[Critical Alarm]タブを選択することで、バッテリー駆動開始後の警告、シャットダウンについて設定できます。

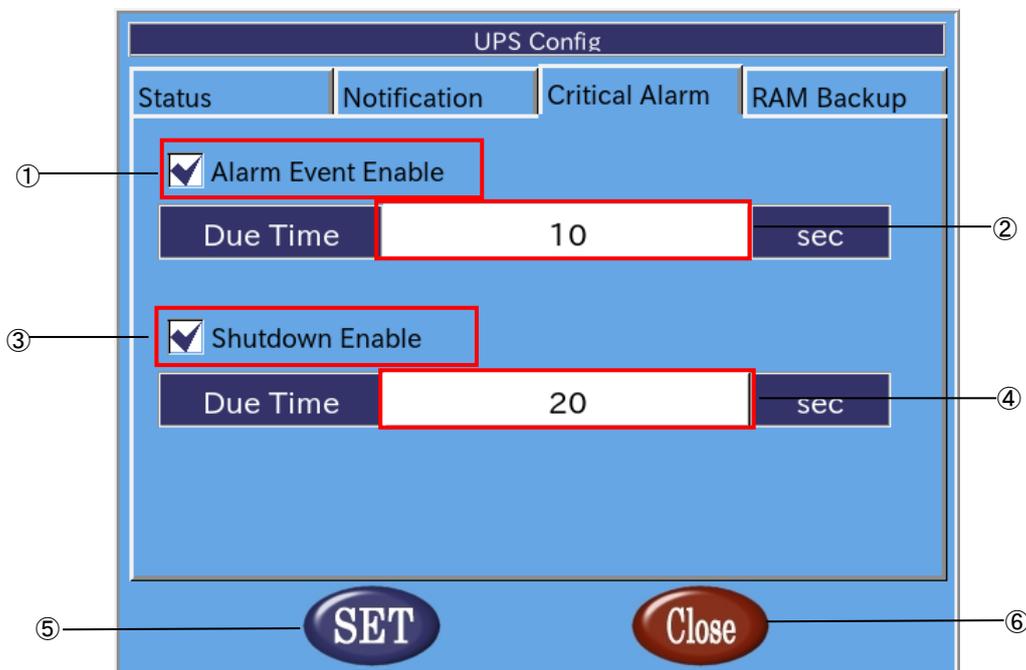


図 2-3-4-3. バッテリー警告設定

- ① バッテリー警告有効/無効設定
チェックボックスにチェックを入れることで、バッテリー駆動開始後の警告が有効になります。
- ② 警告開始時間
バッテリー駆動開始から警告を送信するまでの時間の設定します（0～60[秒]）。
- ③ シャットダウン有効/無効設定
チェックボックスにチェックを入れることで、バッテリー駆動開始後のシャットダウンが有効になります。
- ④ シャットダウン開始時間
バッテリー駆動開始からシャットダウンするまでの時間を設定します（0～60[秒]）。
- ⑤ 設定の反映
[SET]ボタンを押下することで設定を反映します。
- ⑥ 終了
[Close]ボタンを押下することで ASD UPS Config を終了します。
[SET]ボタンを押下せずに、[Close]ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

●RAM バックアップ設定

ASD UPS Config の[RAM Backup]タブを選択することで、仮想 RAM デバイスのシャットダウン時のバックアップ機能について設定できます。

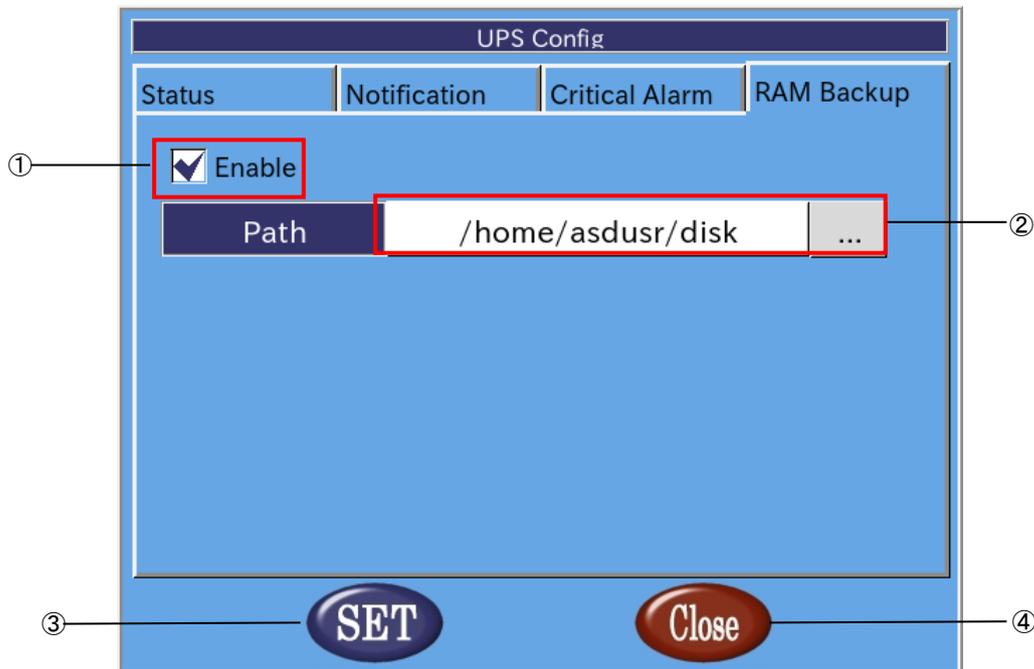


図 2-3-4-4. RAM バックアップ設定

- ① バックアップ有効/無効設定
チェックボックスにチェックを入れることで、バックアップ機能が有効になります。
- ② バックアップファイルパス
バックアップファイルの保存先を指定します。
バックアップファイルを外部ストレージに保存する場合、起動時に自動マウントする必要があります。
起動時に自動マウントする方法については、『4-5-3 外部ストレージデバイスの起動時マウントについて』を参照してください。
- ③ 設定の反映
[SET] ボタンを押下することで設定を反映します。
- ④ 終了
[Close] ボタンを押下することで ASD UPS Config を終了します。
[SET] ボタンを押下せずに、[Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

2-3-5 ASD Date Config について

ASD Date Config は時計を設定するためのツールです。NTP サーバを設定し、自動的に時計を調整することもできます。

ASD Date Config を起動するには、メニュー画面から [Date & Time] を選択します。

●時計の手動設定

ASD Date Config の [Date & Time] タブを選択することで、手動で時計を設定できます。

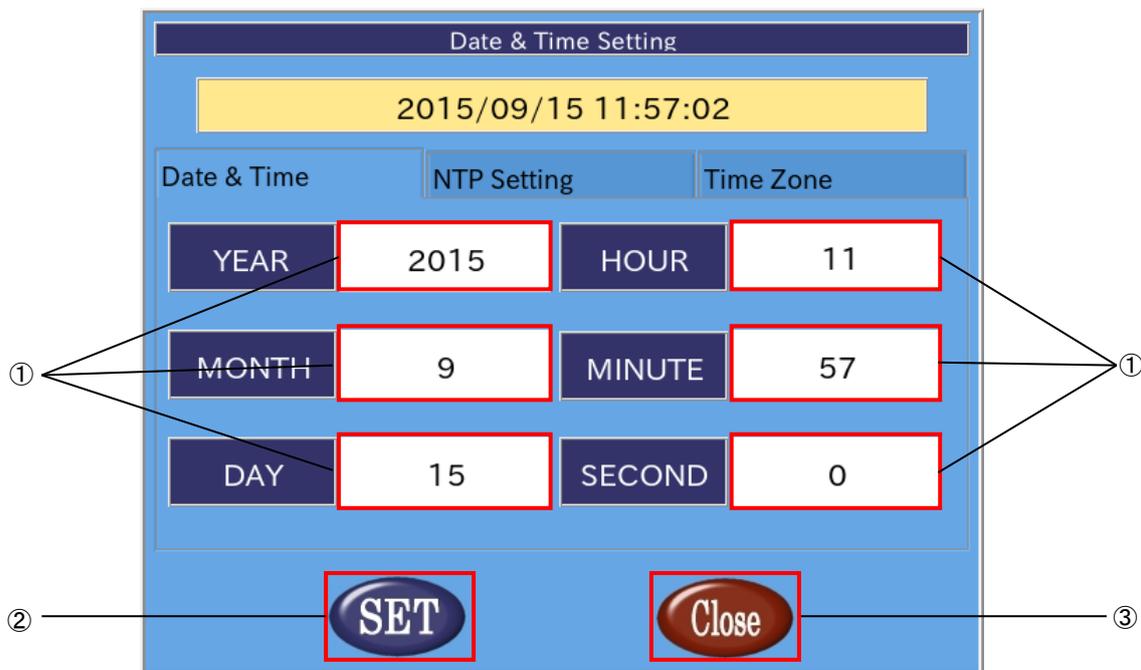


図 2-3-5-1. 時計の設定

① 日付、時刻を設定

白い部分を押下することで、入力画面があらわれ、日付、時間を設定できます。

年、月、日、時、分、秒単位で指定できます。

ntp を有効にした場合、これらの項目は変更できません。

② 設定の反映

「SET」ボタンを押下することで設定を反映します。

③ 終了

[Close] ボタンを押下することで ASD Date Config を終了します。

[SET] ボタンを押下せずに、[Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

●NTP サーバの設定

NTP は、時計を自動的に調整するためのプロトコルです。ネットワークに接続した状態で、NTP を用いると APS1G-101BS の時計が NTP サーバの時計に同期されます。

ASD Date Config の [Network Time Protocol] タブを選択することで、NTP サーバを設定できます。

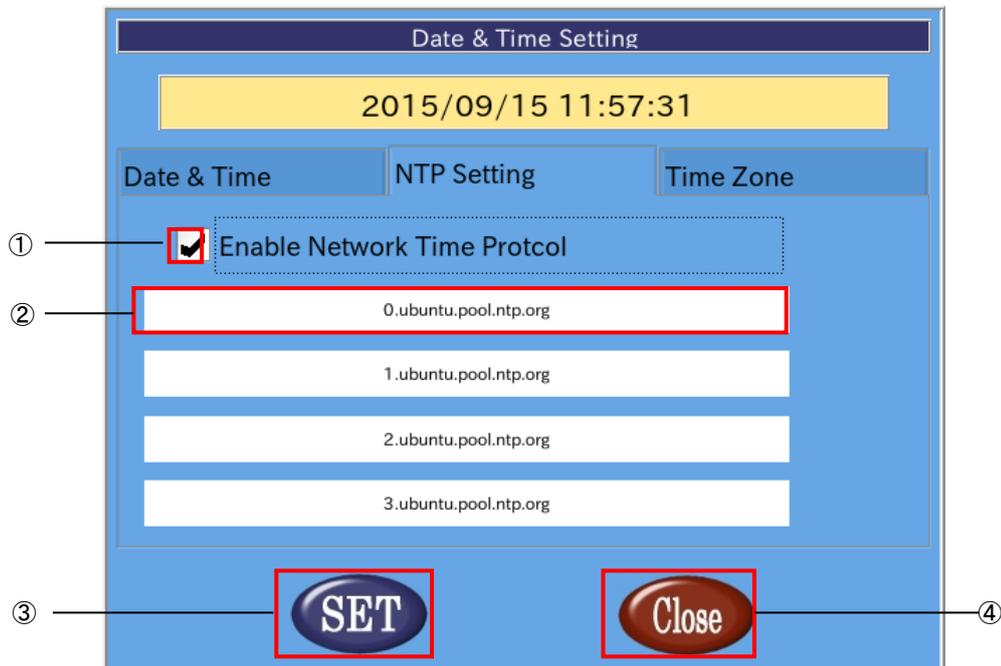


図 2-3-5-2. NTP サーバの設定

- ① NTP の有効、無効の切替え
チェックボックスにチェックを入れることで NTP を有効にします。
チェックを外すと NTP は無効になります。
- ② ntp サーバの設定
現在設定されている NTP サーバを表示します。
NTP を有効にした場合、この項目を押下することで入力画面が表示され、NTP サーバを設定できます。
NTP サーバは最大 4 個まで設定できます。
- ③ 設定の反映
[SET] ボタンを押下することで設定を反映します。
- ④ 終了
[Close] ボタンを押下することで ASD Date Config を終了します。
[SET] ボタンを押下せずに、[Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

※注： APS1G-101BS の時計と NTP サーバの時計が大きくずれている場合、NTP デーモンが終了することがあります。その際は、一旦 NTP を無効にし、手動で時刻を設定後、再起動してください。

●タイムゾーンの設定

ASD Date Config の [Time Zone] タブを選択することで、タイムゾーンを設定できます。

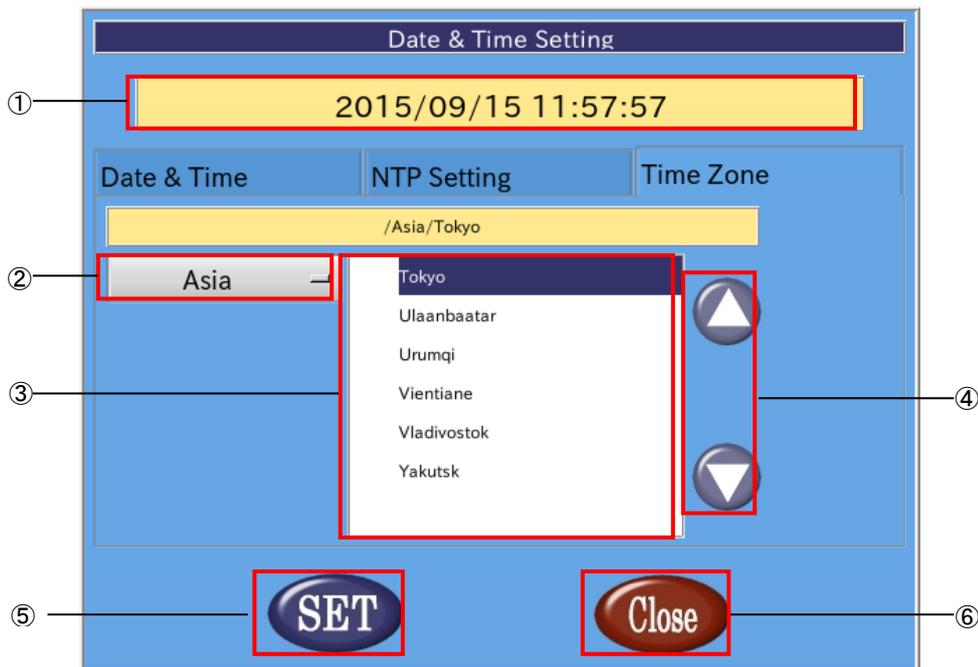


図 2-3-5-3. タイムゾーンの設定

- ① タイムゾーンの表示
現在設定されているタイムゾーンを表示します。
- ② 地域を選択
設定するタイムゾーンの地域を選択します。タイムゾーンの都市を東京に設定する場合は「Asia」を選択します。
- ③ 都市の選択
設定するタイムゾーンの都市を選択します。タイムゾーンの都市を東京に設定する場合は「Tokyo」を選択します。
- ④ タイムゾーンの都市リストの変更
都市のリストをスクロールします。
- ⑤ 設定の反映
[SET] ボタンを押下することで設定を反映します。
- ⑥ 終了
[Close] ボタンを押下することで ASD Date Config を終了します。
[SET] ボタンを押下せずに、[Close] ボタンを押下した場合、変更は破棄されます。

2-3-6 ASD Misc Setting について

ASD Misc Setting は、バックライト、ブザーの設定や製品情報の読み出しを行うツールです。
ASD Misc Setting を起動するには、メニュー画面から「Misc. Set」を選択します。

●バックライトの調節と、タッチパネルのブザーの設定

ASD Misc Setting の [Backlight & Buzzer Setting] タブを選択することで、図 2-3-6-1 の画面になります。
ここでは、バックライトの調節とブザーの設定を行うことができます。

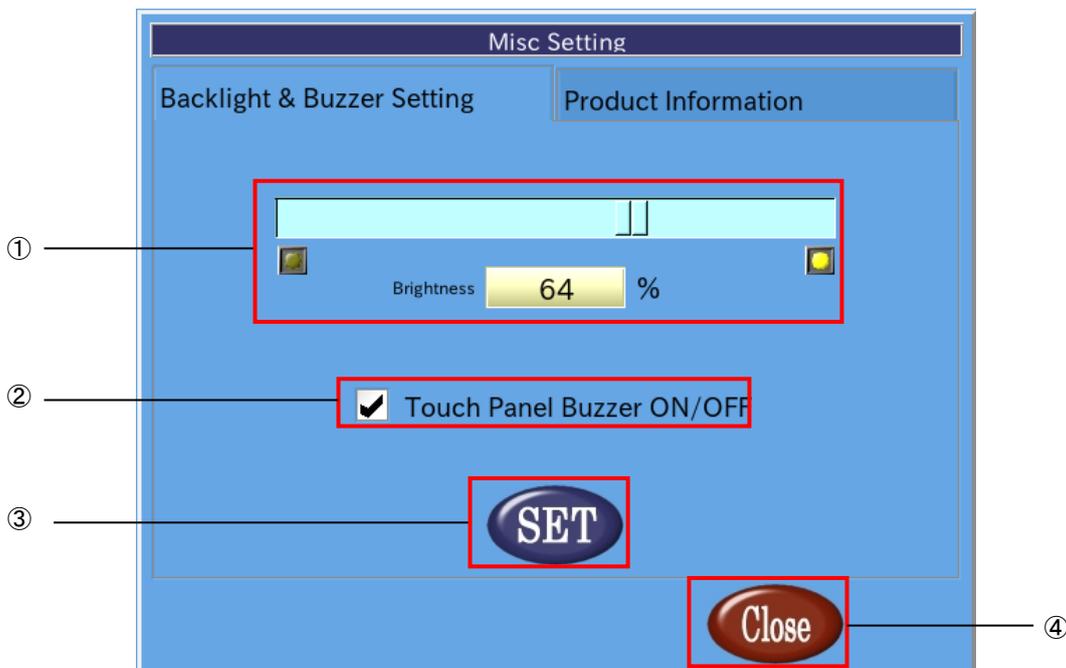


図 2-3-6-1. バックライトとブザーの設定

① バックライトの明るさの調整

スクロールバー上の  をドラッグすることで、バックライトの光量を調節できます。

② タッチパネルブザーの ON/OFF 設定

チェックボックスをチェックすることでタッチパネルをタッチする時にブザーを鳴らすことができます。チェックが外れていればタッチパネルをタッチしてもブザーは鳴りません。

③ 設定の保存

「SET」ボタンを押下することで、現在の設定を保存します。

④ 終了

「Close」ボタンを押下することで ASD Misc Setting を終了します。

「SET」ボタンを押下せずに「Close」ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

●製品情報読み出し

ASD Misc Setting の [Product Information] タブを選択することで、基板情報や FPGA バージョン、Linux カーネルビルドバージョンの情報を読み出すことができます。

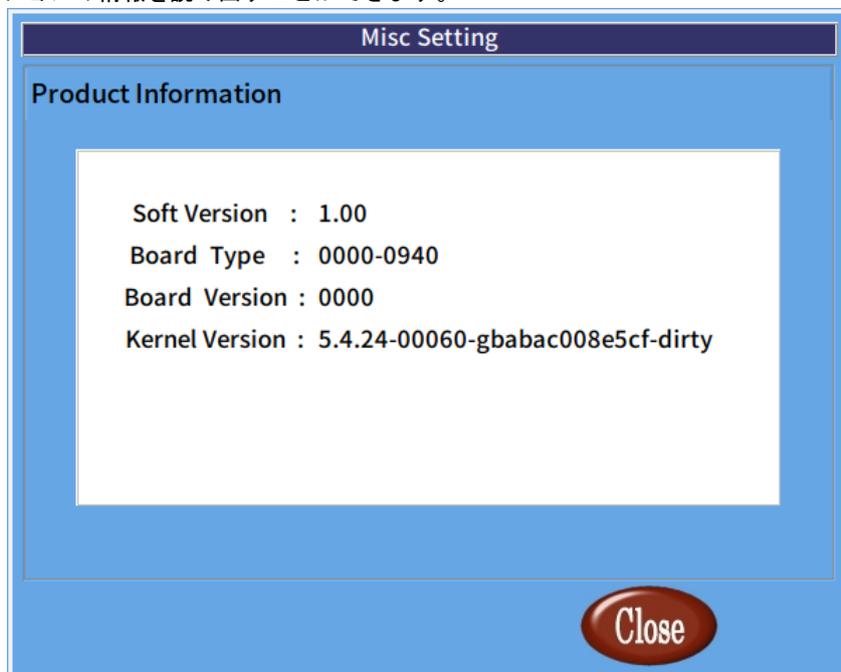


図 2-3-6-2. 製品情報

表 2-3-6-1. 製品情報

項目名	内容
Soft Version	実行環境の OS バージョン
Board Type	基板識別番号
Board Version	FPGA のバージョン
Kernel Version	Linux カーネルのビルドバージョン

2-3-7 ASD WatchdogTimer Configについて

ASD WatchdogTimer Configは、ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定の取得、変更を行うためのツールです。

ASD WatchdogTimer Configを起動するには、メニュー画面から[WDT Set]を選択します。

●ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定

ASD WatchdogTimer Configの[Hardware Watchdog Timer]タブを選択することで、ハードウェア・ウォッチドッグタイマを設定できます。

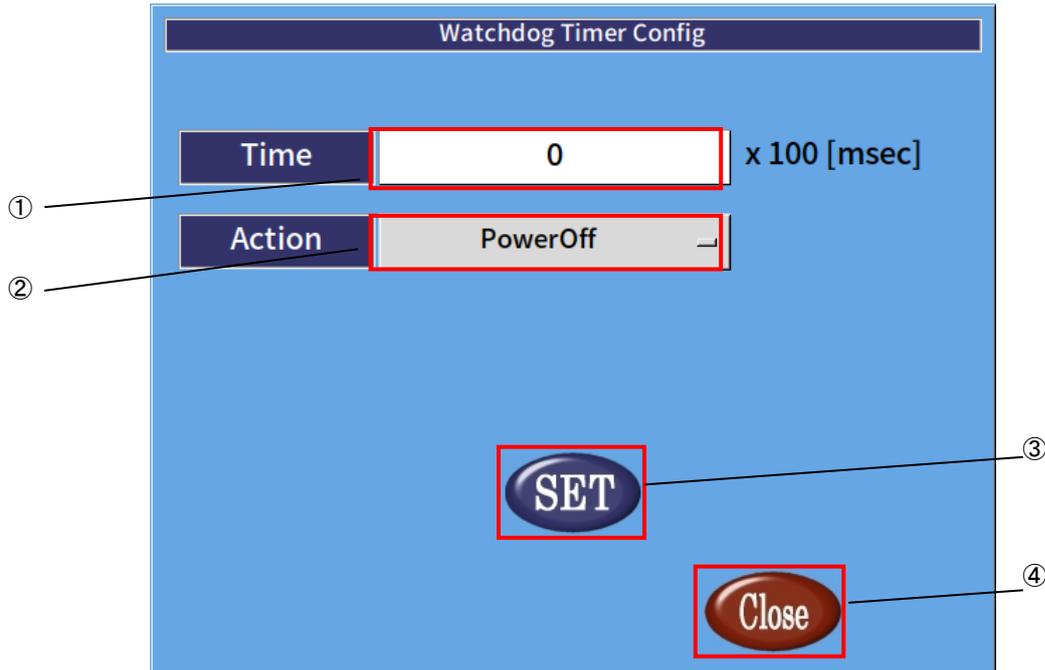


図 2-3-7-1. ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定

① タイマ時間の設定

ハードウェア・ウォッチドッグタイマがタイムアウトするまでのタイマ時間を設定します。有効設定値は1~65535、タイマ時間は設定値×100【msec】になります。デフォルト値は20です。

② 動作の設定

ハードウェア・ウォッチドッグタイマがタイムアウトした際の動作を設定します。選択できる動作を表 2-3-7-1 に示します。デフォルトでは Power0ff が選択されます。

表 2-3-7-1. ハードウェア・ウォッチドッグタイマのタイムアウト時の動作

名称	動作
Power0ff	強制的に電源を切ります。
Reset	強制的に再起動します。

※注：Power0ff および Reset は、ハードウェア的に電源をオフするため、システムがハングアップしても動作しますが、データが破損する可能性があります。

③ 設定の反映

[SET] ボタンを押下することで、設定を反映します。

④ 終了

[Close] ボタンを押下することで、ASD WatchdogTimer Config を終了します。
[SET] ボタンを押下せずに [Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

2-3-8 ASD Ras Config について

ASD Ras Config は、CPU 温度の確認や WakeOnRTC の設定の取得、変更を行うためのツールです。
ASD Ras Config を起動するには、メニュー画面から [Ras Config] を選択します。

●CPU 温度の表示

ASD Ras Config の [Temperature] タブを選択することで、CPU 温度の表示が確認できます。

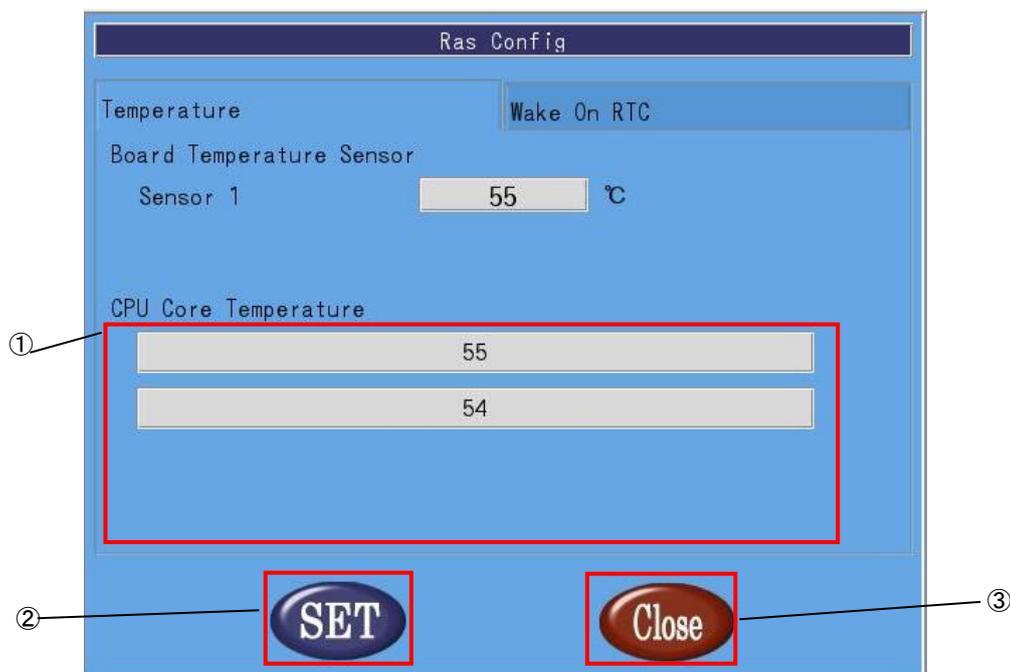


図 2-3-8-1. CPU 温度の表示

- ① CPU 温度
各 CPU の Core の温度を表示します。
- ② 設定の反映
[SET] ボタンを押下することで、設定を反映します。
- ③ 終了
[Close] ボタンを押下することで、ASD Ras Config を終了します。
[SET] ボタンを押下せずに [Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

●Wake On RTC の設定

ASD Ras Config の [Wake On RTC] タブを選択することで、Wake On RTC 機能の設定ができます。

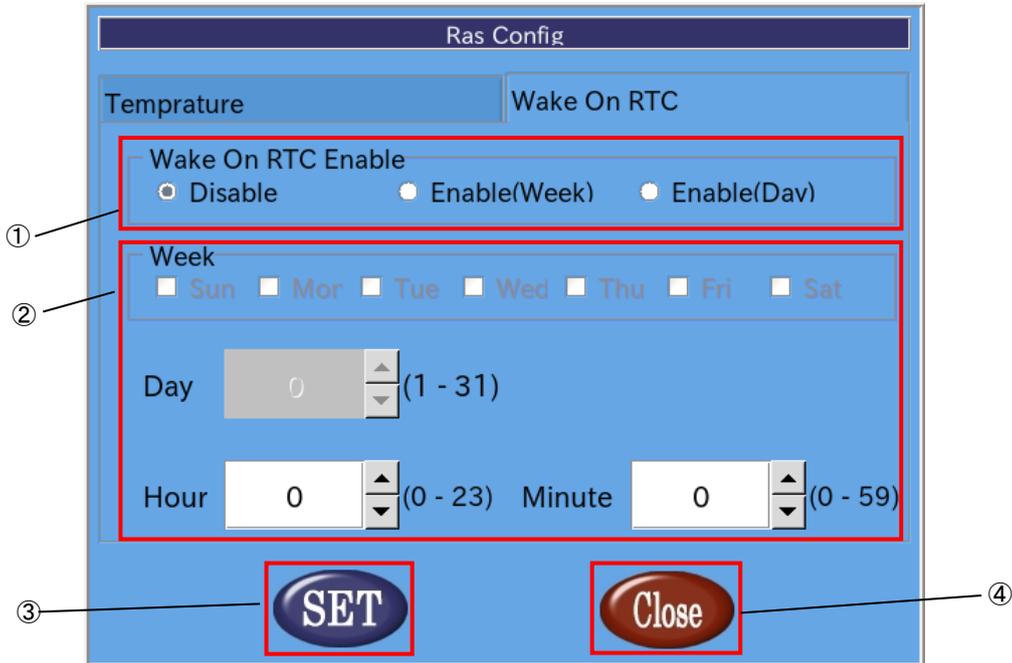


図 2-3-8-2. Wake On RTC の設定

① Wake On RTC Enable

Wake On Rtc 機能の設定を行います。

表 2-3-8-1. Wake On RTC Enable

名称	動作
Disable	Wake On Rtc Timer 機能を無効にします。
Enable(Week)	曜日指定の Wake On RTC 機能を有効にします。
Enable(Day)	日付指定の Wake On RTC 機能を有効にします。

② Wake On RTC Timer 設定

Wake On RTC 機能で電源を復帰させる時刻を設定します。

表 2-3-8-2. Wake On RTC Timer

名称	動作
Week	曜日を設定します。 (Wake On RTC Enable の設定で「Enable(Week)」設定時のみ有効)
Day	日を設定します。 (Wake On RTC Enable の設定で「Enable(Day)」設定時のみ有効)
Hour	時を設定します。
Minute	分を設定します。

③ 設定の反映

[SET] ボタンを押下することで、設定を反映します。

④ 終了

[Close] ボタンを押下することで、ASD Ras Config を終了します。

[SET] ボタンを押下せずに [Close] ボタンを押下した場合、設定は破棄されます。

※注：端末が起動中、もしくは電源未接続の場合は Wake On Rtc Timer は機能しませんので注意してください。

2-3-9 ASD Shutdown Menu について

ASD Shutdown Menu によって、APS1G-101BS の再起動、シャットダウンを行うことができます。
ASD Shutdown Menu を起動するには、メニュー画面から [Shutdown] を選択します。

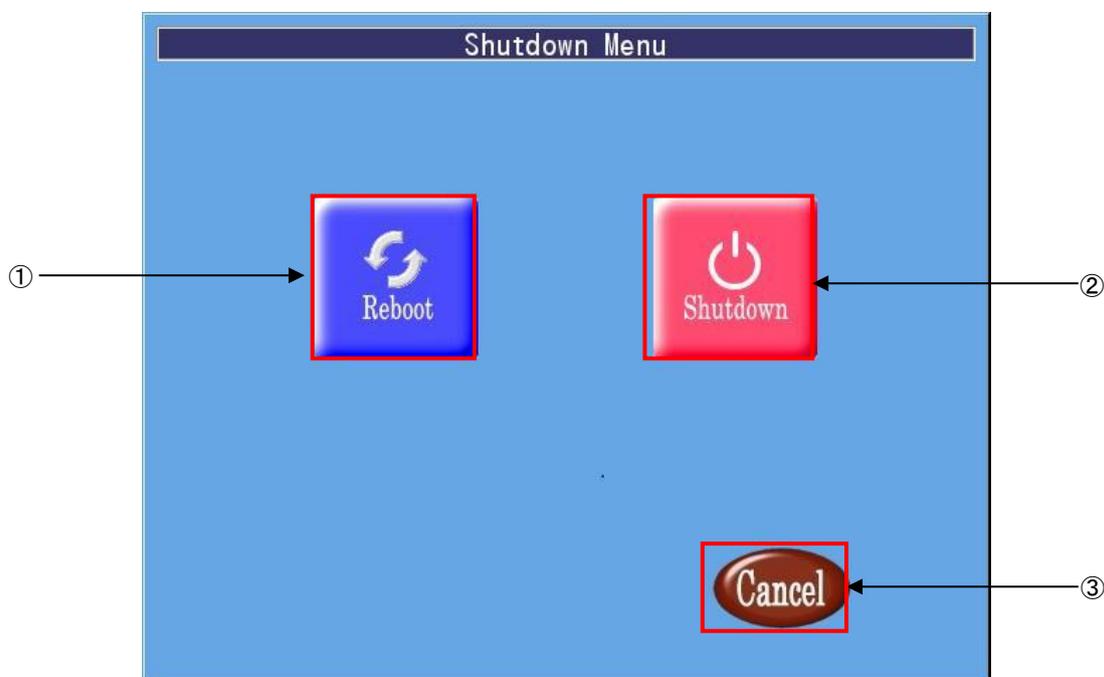


図 2-3-9-1. ASD Shutdown Menu

- ① 再起動
[Reboot] ボタンを押下することで、APS1G-101BS が再起動します。
- ② シャットダウン
[Shutdown] ボタンを押下することで、APS1G-101BS がシャットダウンします。
- ③ 終了
ASD Shutdown Menu を終了して ASD Config Menu に戻ります。

2-4 有線 LAN の設定について

本稿では、APS1G-101BS における有線 LAN の設定方法について説明します。

- ① [アプリケーション]→[設定]→[Advanced Network Configuration]を選択します。

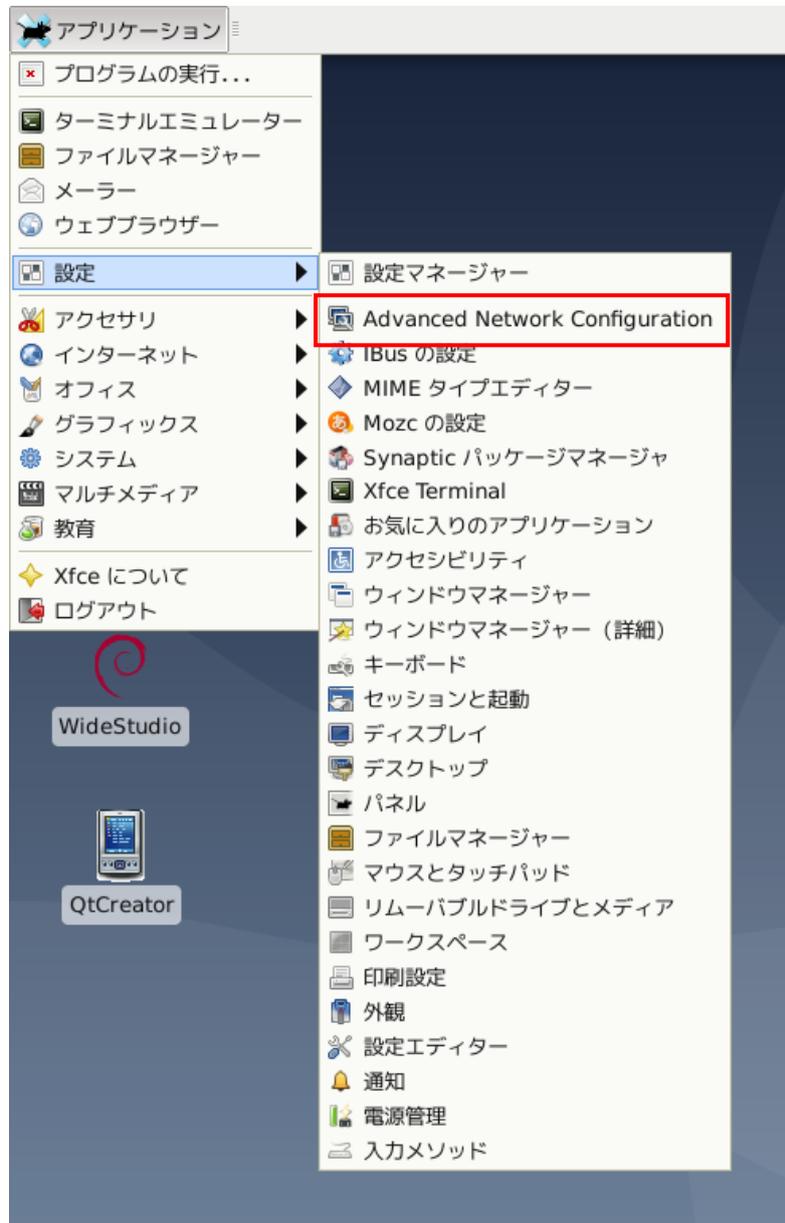


図 2-4-1. ネットワーク設定画面の起動

- ② 図2-4-2のようなネットワーク設定画面が起動します。認識しているLANの一覧が表示されています。
設定したい接続を選択して[]ボタンをクリックします。

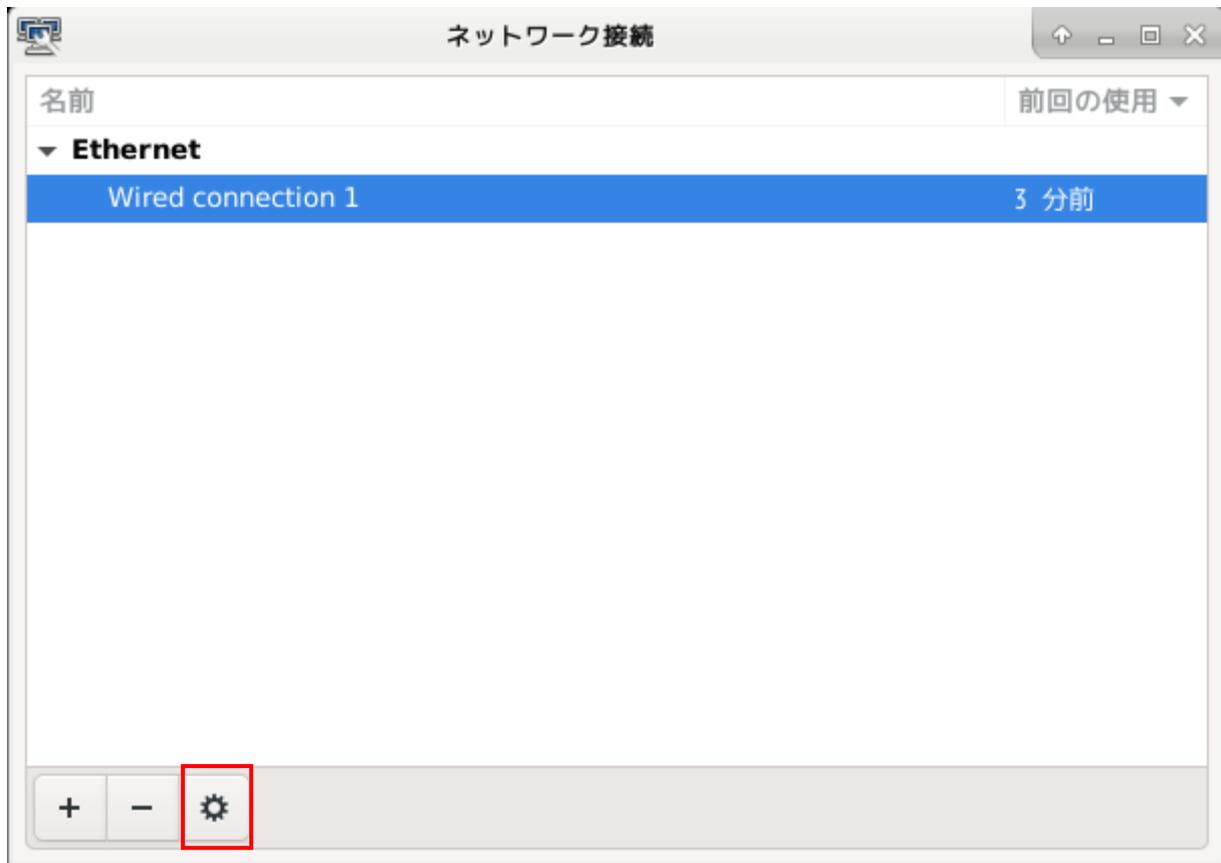


図 2-4-2. ネットワーク設定画面

- ③ 図 2-4-3 のような有線 LAN の設定画面が起動します。
接続しているネットワークの環境に合わせた設定を行ってください。



図 2-4-3. 有線 LAN 設定画面

- ④ 「保存」をクリックすることで、自動的に再接続されます。設定されている IP アドレスを確認する場合は、コンソールウィンドウを起動して下記のコマンドを実行してください。
- ・現在の設定を見る場合

```
$ ip a
```

IP アドレスの確認方法について、従来の Linux ディストリビューションでは、IP アドレスを確認するために、「ifconfig」というコマンドを使用されていました。

しかし、「ifconfig」を含む「net-tools」というパッケージは、メンテナンスされいないため、数年前に非推奨なパッケージになりました。

Debian9.0 からは「net-tools」パッケージはインストールされておらず、「ifconfig」コマンドも使えません。今日の Linux ディストリビューションでは、「iproute2」（「ip」コマンドの正式名）が正式採用されています。

「ifconfig」コマンドに対応される「ip」コマンドは以下になります。

	ifconfig	iproute2
各種インターフェースの設定と表示	ifconfig	ip a (ip addr show)
インターフェースの起動	ifconfig eth0 up	ip link set eth0 up
インターフェースの停止	ifconfig eth0 down	ip link set eth0 down

「ip」コマンドは、「ifconfig」よりも、豊富な機能を搭載しています。詳細は、インターネット等で確認してください。

2-5 無線 LAN の設定について

本項では、APS1G-101BS における無線 LAN の設定方法について説明します。

●接続方法

- ① デスクトップ画面右下のネットワークアイコン  をクリックすると、通信可能なアクセスポイントの一覧が表示されます。(通信状況によってネットワークアイコンは変化します。) 通信したいアクセスポイントを選択してください。

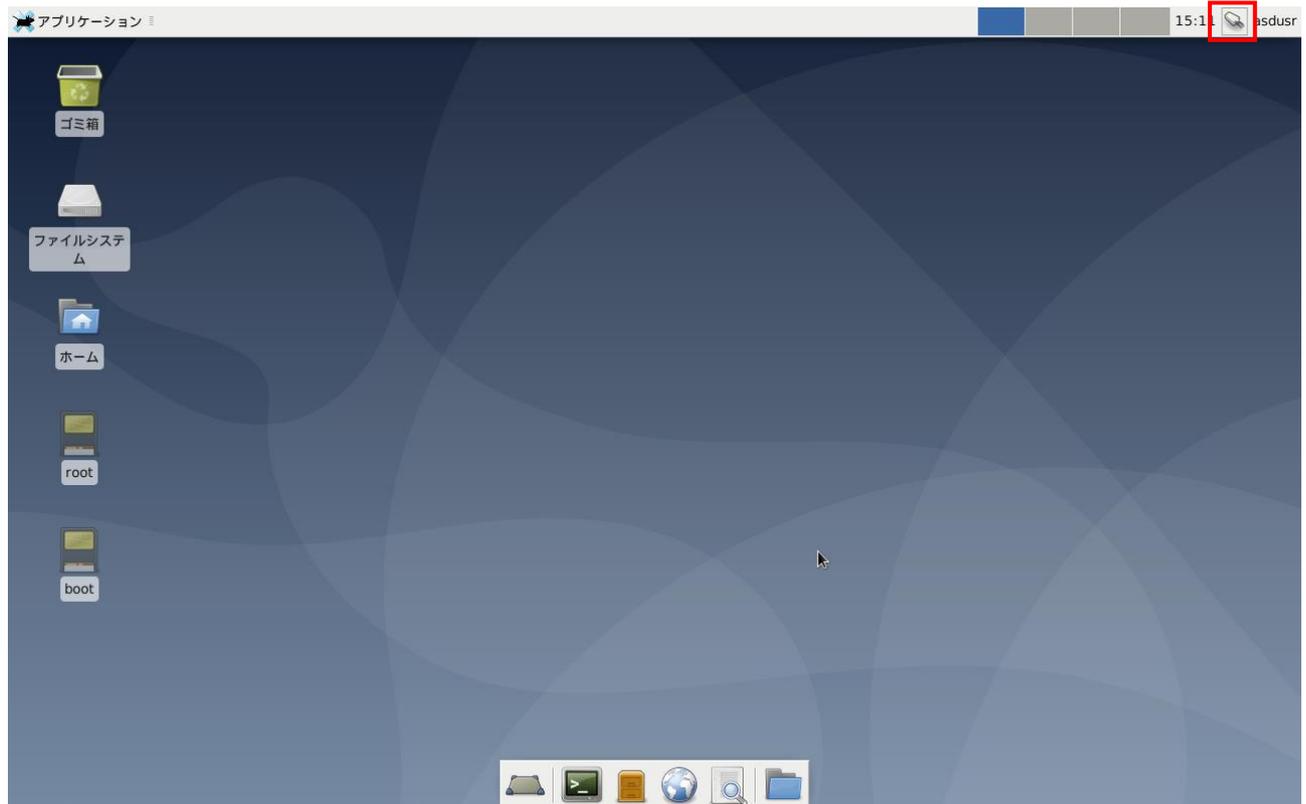


図 2-5-1. ネットワークアイコン

- ② 図 2-5-2 のようなキー入力画面が表示されます。キーを入力し、[接続]を押してください。

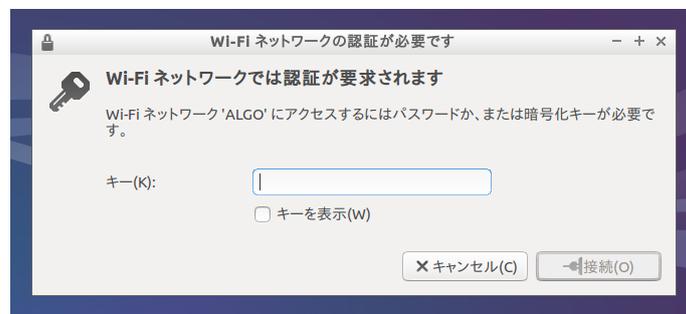


図 2-5-2. キー入力画面

- ③ 接続に成功すると、図 2-5-3 のように、デスクトップ右下のネットワークアイコンが  から  に変化し、画面右上に接続成功の表示が現れます。
(通信状況によってネットワークアイコンは変化します。)

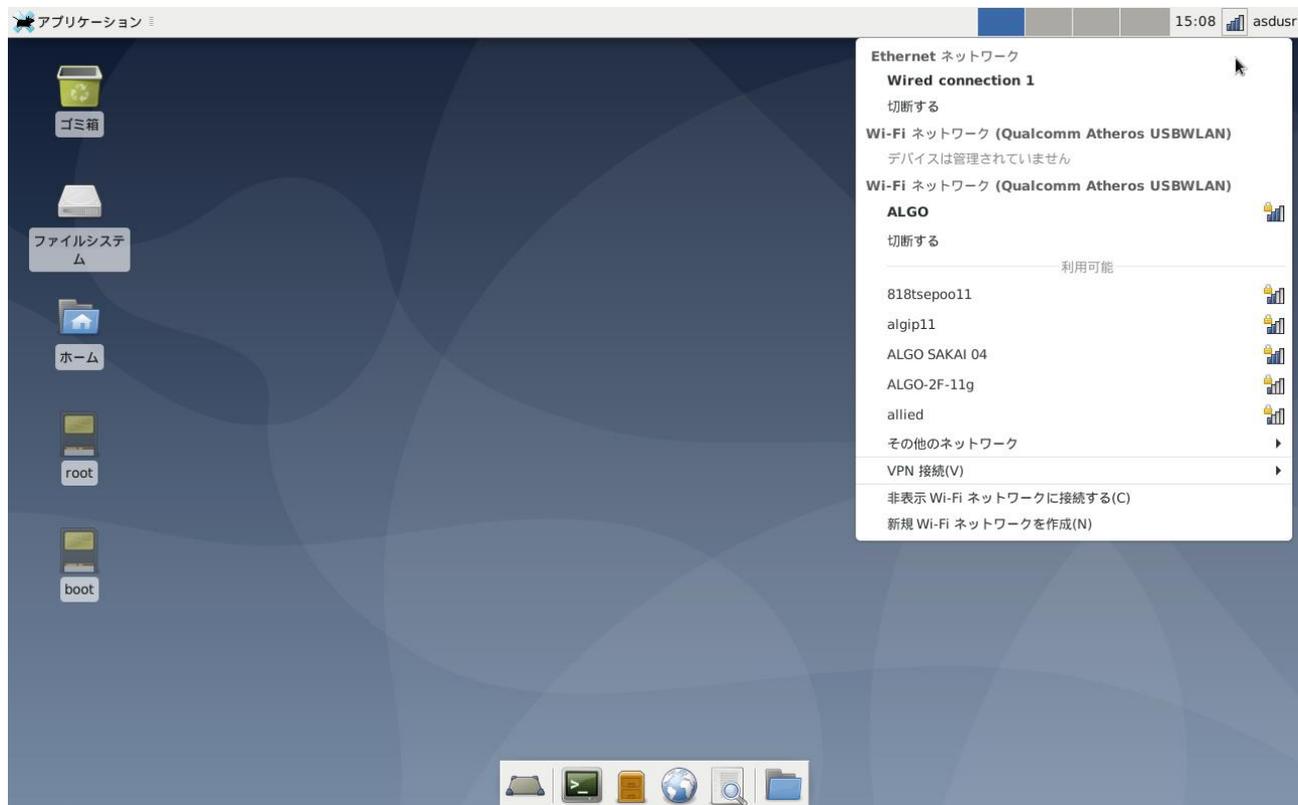


図 2-5-3. 接続成功

●無線 LAN の設定変更

無線 LAN の設定を変更したい場合は、下記の方法で設定してください。

- ① [アプリケーション]→[設定]→[Advanced Network Configuration]を選択します。

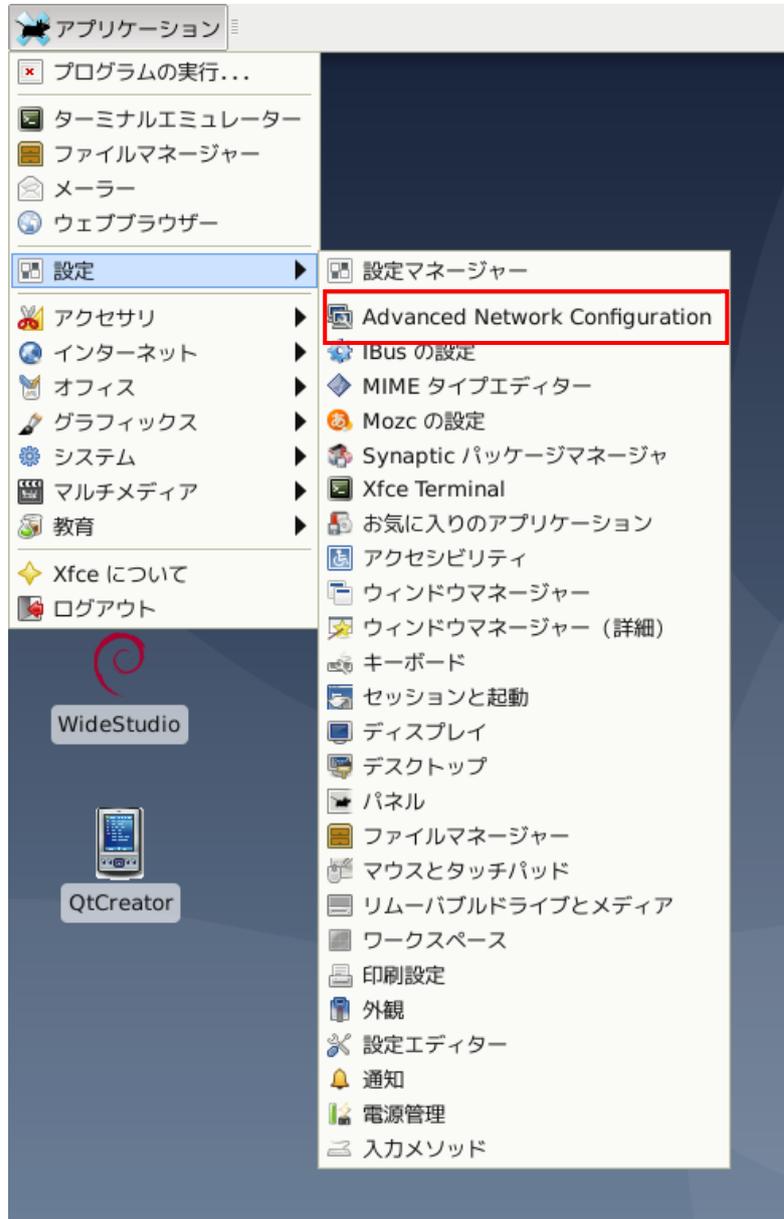


図 2-5-4. ネットワーク設定画面の起動

- ② 図 2-5-5 のようなネットワーク設定画面が起動し、アクセスポイントの一覧が表示されます。

設定したいアクセスポイントを選択して[]ボタンをクリックします。

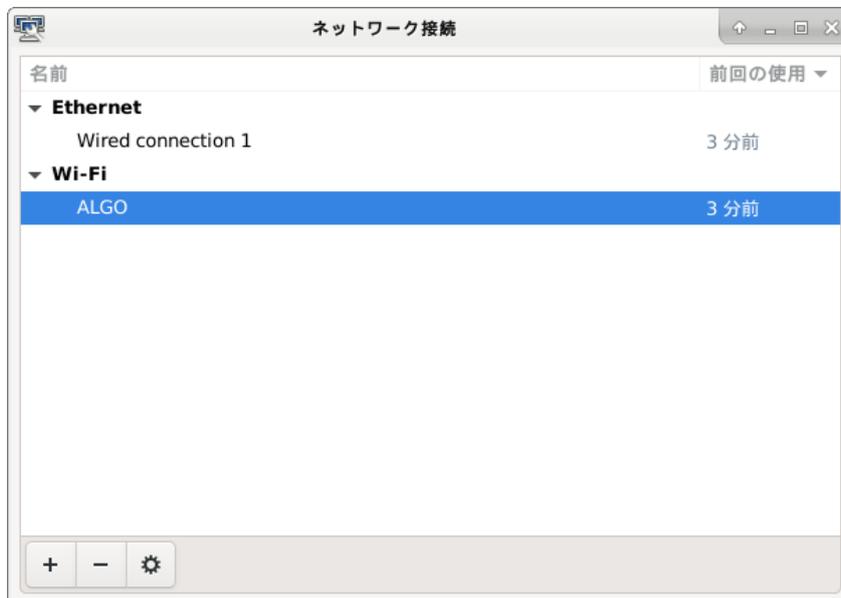


図 2-5-5. ネットワーク設定画面

- ③ 図 2-5-6 のような設定画面が起動します。接続しているネットワークの環境に合わせた設定を行ってください。



図 2-5-6. 無線 LAN 設定画面

2-6 sysfs ファイルシステム

Linux2.6 カーネルから導入された sysfs ファイルシステムは、proc、devfs、devpty のファイルシステムの統合だと言えます。sysfs ファイルシステムは、システムに接続されているデバイスとバスを、ユーザースペースからアクセスできるファイルシステム内に階層式に列記します。

sysfs ファイルシステムは /sys/ でマウントされ、いくつか異なる方法でシステムに接続されたデバイスを構成する複数のディレクトリを含んでいます。

APS1G-101BS の固有デバイスとして以下のデバイス制御が可能です。

2-6-1 CPU コア温度

CPU コア温度の情報を取得します。

表 2-6-1-1. sysfs の CPU コア温度の情報を取得する項目

sysfs ファイル名	データ	内容
/sys/class/thermal/thermal_zone0/temp	XX000	Read することで CPU Core0 温度を取得します。

2-7 データの保護について

2-7-1 データ保護の必要性と方法

Linux ではハードディスクや CF カード、SD カード、USB メモリ等のストレージ上にファイルを Write する際、一端書き込みデータをキャッシュ領域に保存して、Write 処理を完了し、OS のアイドル時間に実際のストレージへ書き込むことで CPU リソースの有効活用を行っています。

このため、キャッシュ領域にデータがあり、実際のストレージ上に書込まれる前に電源を落としたりした場合、そのファイルまたは書き込み途中のセクタが破損する可能性があります。これを防ぐ為に、sync というコマンドがあります。このコマンドを実行することで、キャッシュ内にたまっているデータを実際のストレージ上にすべて書き出すことができます。ストレージにファイルを書込んだ際は電源を落とす前に sync コマンドを実行してください。

また、SD カードや USB メモリ等の抜き差しが可能なデバイスの取扱いには注意が必要となります。使用中にデバイスが抜かれた場合などは、デバイス内のファイルが破損してしまう場合があります。

また、デバイスにファイルを書込んだ場合は、sync コマンドなどを使用して書込んだ内容が確実にデバイスに書込まれるようにしてください。また、デバイスを抜く際には、必ずデバイスをアンマウントしてから抜くようにしてください。

● sync コマンドの使用

Linux でファイル操作を行った場合、ファイルデータがファイルキャッシュとしてシステムメモリに保存され、実際の SD カードなどのデバイスには反映されていないことがあります。デバイスのファイル操作後、変更されたデータがデバイスに確実に反映されるようにするには、sync コマンドを使用してキャッシュとデバイスのデータの同期をとるようにしてください。

デバイスにファイルコピー後、sync コマンドで同期

```
# cp /home/asdusr/FILE.dat /media/asdusr/デバイス名
# sync
```

● USB メモリの書き込み不可/可能の切り替え

USB メモリを書込み不可状態でマウントし、書き込み可否の切り替えを行います。書き込み不可状態では、ファイルの書き込みを行えませんがファイルの読み出しは行うことができます。

USB メモリを書込み不可でマウントします。

```
# mount -o ro /dev/sdb1 /mnt
```

書き込み不可でマウントされている USB メモリを書込み可能にします。

```
# mount -o remount, rw /mnt
```

書き込み可能でマウントされている USB メモリを書込み不可にします。

```
# mount -o remount, ro /mnt
```

2-8 ソフトウェアキーボードについて

Algonomi x8 ではソフトウェアキーボードがあらかじめセットアップされています。
ソフトウェアキーボードは以下の手順で起動することができます。

- ① [アプリケーション]→[アクセサリ]→[Onboard]を選択します。



図 2-8-1. ソフトウェアキーボードの起動

- ② ソフトウェアキーボードが表示されます。



図 2-8-2. ソフトウェアキーボード

本ソフトウェアキーボードはタッチパネルをマウスとして使用できるようにするモードを持ちます。
この機能を使用する場合はマウスカーソルキー(※)をタッチしてください。

2-9 Bluetooth 機器の接続について

Algonomix8 では Bluetooth 機器の接続を GUI から設定することができます。
以下の手順で設定を行ってください。

- ① [アプリケーション]→[設定]→[Bluetooth マネージャー]をクリックします。

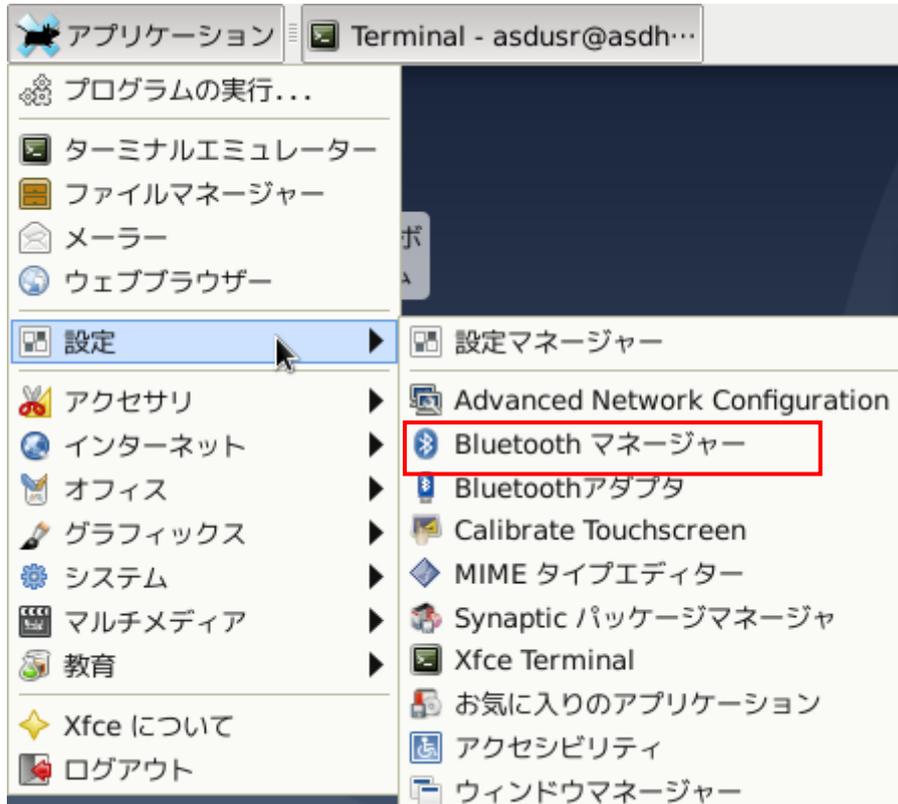


図 2-9-1. Bluetooth マネージャーの起動

- ② Bluetooth マネージャが表示されます。
「検索」をクリックしてください。

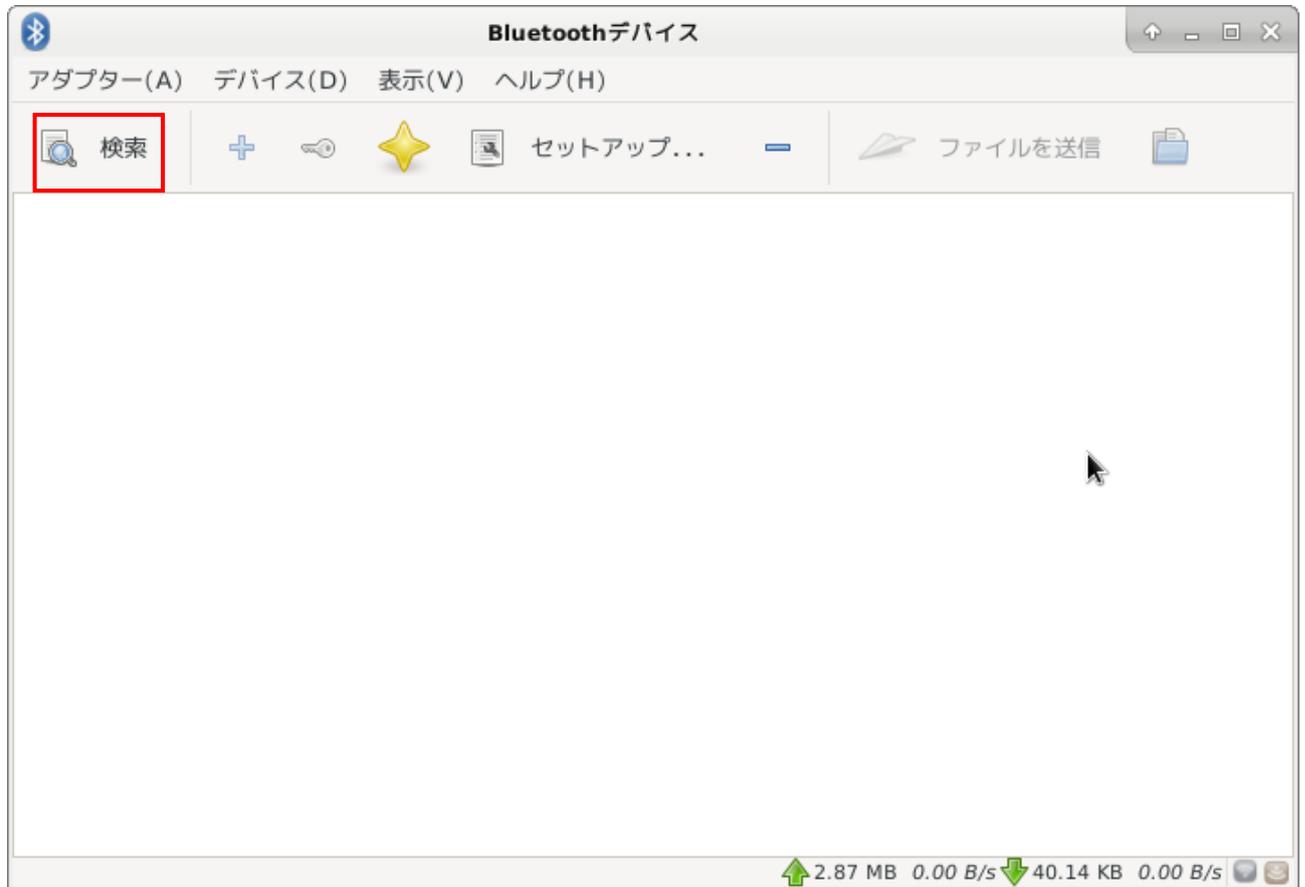


図 2-9-2. Bluetooth マネージャー画面

- ③ 認識した Bluetooth デバイス一覧が表示されます。デバイスを選択して「セットアップ」をクリックします。

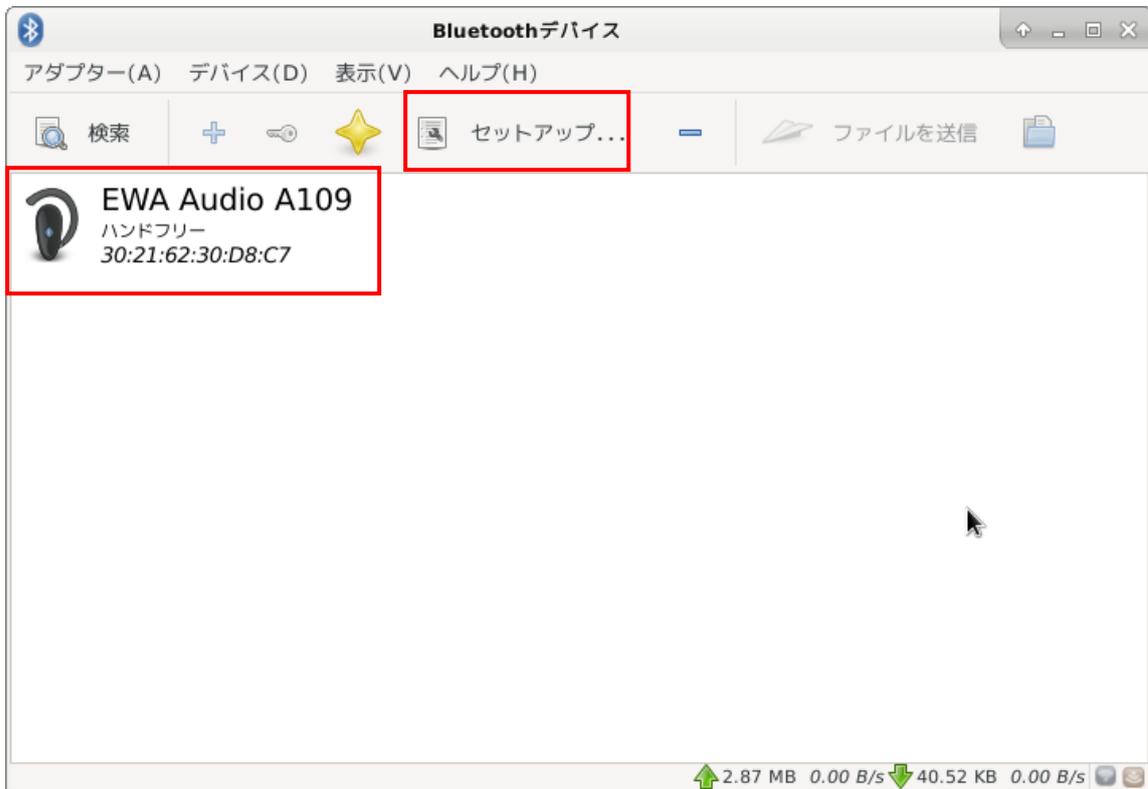


図 2-9-3. デバイス一覧

- ④ 接続方法を設定して、画面のメッセージにならない、接続を行ってください。



図 2-9-4. デバイスの接続方法

- ⑤ 接続が完了すると下記のような画面が表示されます。「閉じる」をクリックしてください。

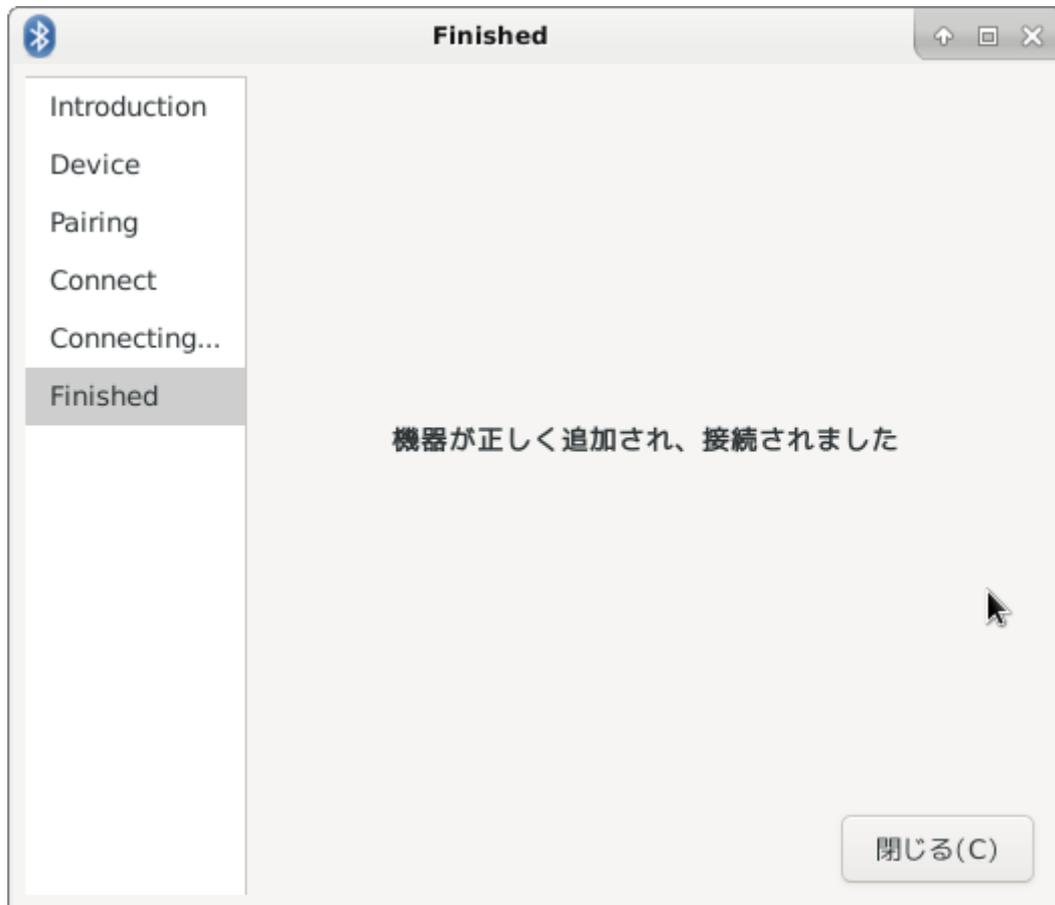


図 2-9-5. デバイスの接続

第 3 章 開発環境

Algonomix8 の開発環境について、簡単な説明が記述されています。詳細については、「77G080001A (Algonomix8_開発環境ユーザズマニュアル)」を参照してください。

3-1 クロス開発環境

プログラムを開発する場合に必要なのが、ソースコードを記述するエディタ、ソースコードをコンパイルするコンパイラ、コンパイルされたプログラムを実行する為の実行環境です。

例えば、Microsoft 社の Windows 上で動作するアプリケーションを開発する場合、エディタでソースを書き、Visual Studio 等のコンパイラでコンパイルを行い、作成された exe ファイルを実行します。これで作成したアプリケーションが Windows 上で実行されます。

Linux の場合でも同じです。Linux マシン上で動作するエディタでソースを書き、gcc でコンパイル後に生成された実行ファイルを実行します。

両者とも、コンパイルと実行を同じパソコン環境上で行うことができます。このような開発方式をセルフ開発といいます。

APS1G-101BS では、クロス開発方式を採用しています。クロス開発とは、コンパイル環境と実行する環境が異なる方式です。ソースコードの記述やコンパイルはパソコン上で行い、LAN 等で実行ファイルをターゲットに送って実行することになります。(図 3-1-1 参照)

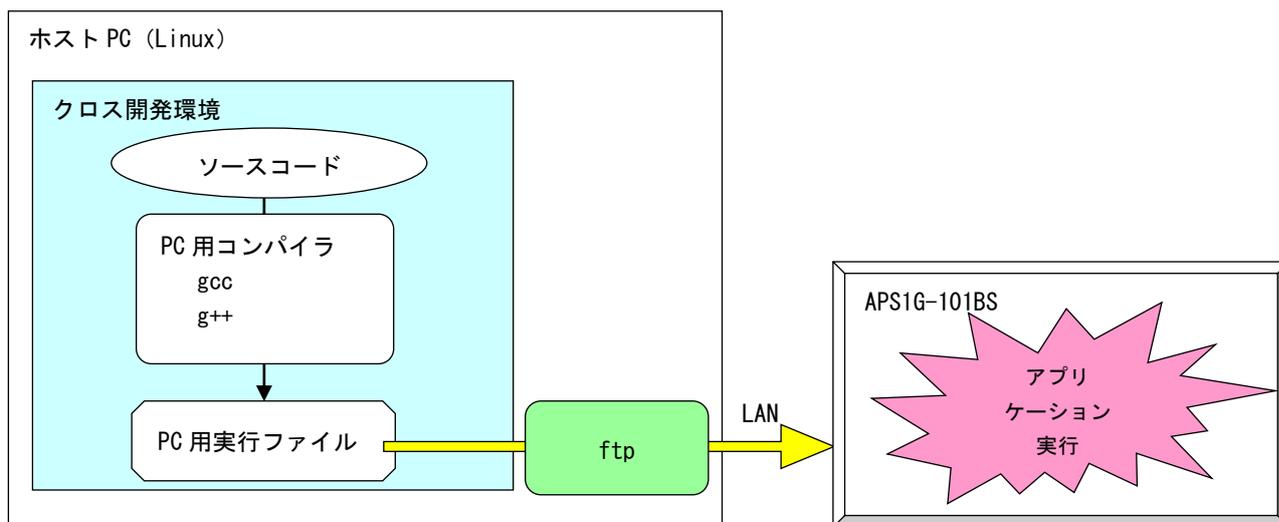


図 3-1-1. クロス開発方式イメージ図

このような開発環境を構築するには、表 3-1-1 に示すような開発環境ツールが必要となります。

表 3-1-1. クロス開発に必要なツール

ツール名	説明
GCC	GNU C コンパイラ
binutils	リンカ、アセンブラ等のソフトウェア開発ツール
GDB	デバッガ
glibc	GNU C ライブラリ

Algonomix8 開発環境は、Debian 10.1 ディストリビューションイメージに、NXP 社製 i.MX8Mmini CPU 用の開発環境を組み込んだものになります。

VirtualBox という仮想マシン上で Algonomix8 開発環境を起動すれば、i.MX8Mmini CPU 搭載端末用のアプリケーションを開発することが可能です。

第 4 章 産業用パネル PC APS1G-101BS について

本章では、APS1G-101BS に実装されているデバイスの使用方法およびアプリケーション作成について説明しています。

Algonomix8 開発環境には、コンソール用と WideStudio 用の 2 種類のサンプルプログラムのソースコードを用意しています。

それぞれ表 4-1 にコンソール用サンプル、表 4-2 に WideStudio 用サンプルのディレクトリ名と内容を示します。コンソール用サンプルプログラムは、コンソール上で「make」コマンドを実行することでコンパイルします。

開発環境側でコンソール用サンプルプログラムのコンパイル方法を以下に示します。

- ① コンソールを起動します。
- ② imx8mm 用のビルド環境に変更します。

```
$ cd /usr/local/tools-imx8mm/toolchain
$ source arm-linux-env.sh
```

- ③ コンパイルしたいディレクトリに移動して、「make」を実行します。

```
$ cd /usr/local/tools-imx8mm/sample/sampleConsole/sample_Serial
$ make
```

※注：コンソール用サンプルプログラムは「/usr/local/tools-imx8mm/samples/sampleConsole」に、格納されています。

※注：機種により搭載されているデバイスは異なります。そのため、一部のサンプルでは APS1G-101BS にデバイスが実装されていない為動作しないことがあります。

表 4-1. コンソール用サンプルプログラムのソースコード一覧

ディレクトリ名	内容	機能有無
sample_Serial	シリアルポート制御方法	『4-1 シリアルポート』を参照
sample_TcpIp	ネットワークポート制御方法	『4-2 ネットワークポート』を参照
sample_BeepOnOff	ブザーON/OFF 制御方法	『4-12 ブザー』を参照
sample_SRAM	バックアップ SRAM 制御方法 (read/write)	『4-3 RAS 機能』を参照
sample_HwWdtKeepAlive	ハードウェア・ウォッチドッグタイマ操作	『4-3 RAS 機能』を参照
sample_WOR	WakeOnRTC 設定方法	『4-3 RAS 機能』を参照
sample_UPS	UPS 通知待ち	『4-4 UPS 機能』を参照

WideStudio 用のサンプルプログラムは、WideStudio を起動して、プロジェクトファイルをオープンしコンパイルします。コンパイル方法は『Algonomix8 開発環境ユーザーズマニュアル』を参照してください。

※注：WideStudio 用サンプルプログラムは「/usr/local/tools-arm64/samples/sampleWideStudio」に格納されています。

※注：機種により搭載されているデバイスは異なります。そのため、一部のサンプルでは APS1G-101BS にデバイスが実装されていない為動作しないことがあります。

表 4-2. WideStudio 用サンプルプログラムのソースコード一覧

ディレクトリ名	内容	機能有無
sample_MultiLang	多言語表示	
sample_10Key	10 キー入力画面	
sample_Launcher	起動ランチャー	
sample_ColorPalette	カラーパレット画面	
sample_ColorPaletteCustom	カラーパレットの変更	
sample_Gui	hello サンプル	
sample_FontSet	WideStudio 上でのフォントの変更	

固有デバイスの説明の前に、Linux の一般的なデバイスドライバアクセスについて説明します。デバイスにアクセスするには「/dev」以下に格納されているデバイスファイルに対しシステムコール（open、close、read、write、ioctl 等）を使用します。

デバイスドライバ操作は、デバイスファイルを「open」関数にてオープンし、「read」関数や「write」関数を使用してデータを読み書きします。デバイスによっては、「ioctl」関数で各種設定を行う場合もあります。また、デバイスによっては、独自のシステムコールが用意される場合もあります。

デバイス毎にどのような設定があるかは、インターネットや書籍で確認してください。ここでは、APS1G-101BS に搭載されたデバイスの仕様について説明します。

APS1G-101BS の外観図を示します。また、各部名称を表 4-3 に示します。

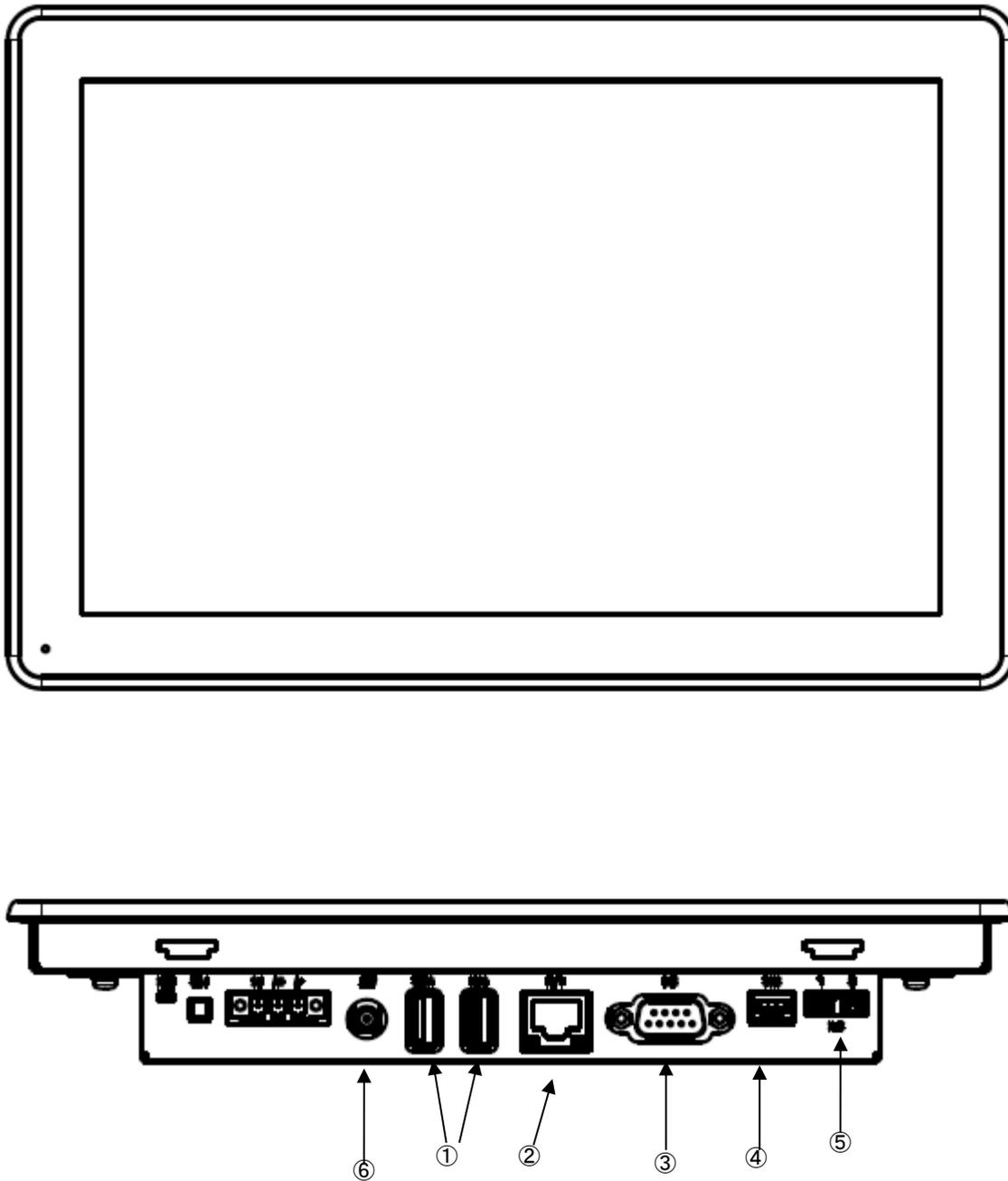


図 4-1. APS1G-101BS 外形図

表 4-3. 各部名称

No.	名称	機能	説明	個数
①	USB2.0 インターフェース	USB2.0 ポート	USB1.1/2.0の機器を接続することができます。	2
②	ネットワーク インターフェース	有線 LAN	ネットワークポートとして使用できます。	1
③	シリアル インターフェース 1	シリアル ポート	シリアル通信が行えます。 RS-232C の通信を行うことができます。 SI01: ttyUSB0	1
④	シリアル インターフェース 2	シリアル ポート	シリアル通信が行えます。 RS-232C の通信を行うことができます。 SI02: ttyUSB1	1
⑤	スピーカ出力	音声出力	スピーカ L と R を接続することができます。	2
⑥	無線 LAN アンテナ	無線 LAN Bluetooth ※3	無線 LAN+Bluetooth を接続できます。	(1)※1,2
	LTE アンテナ	LTE 通信	LTE 通信を使用することができます。	(1)※1,2

※1：実装数の()の数値はオプションを表します。

※2：無線 LAN+Bluetooth と LTE 通信は排他です。

※3：対応するプロファイル一覧を表 4-4 に示します。

表 4-4. Bluetooth 対応プロファイル一覧

プロファイル名	説明
A2DP 1.3	高度オーディオ配信プロファイル
AVRCP 1.5	オーディオ/ビデオ リモート制御プロファイル
DI 1.3	デバイス識別プロファイル
HDP1.0	ヘルスデバイス プロファイル
HID 1.0	ヒューマン インターフェイス デバイス プロファイル
PAN 1.0	パーソナルエリア ネットワーク プロファイル
SPP 1.1	シリアルポート プロファイル
PXP 1.0	近接プロファイル
HTP 1.0	体温計プロファイル
HoG 1.0	マウスやキーボードなどを接続するためのプロファイル
TIP 1.0	タイム プロファイル
CSCP 1.0	回転速度とケイデンス プロファイル
FTP 1.1	ファイル転送プロファイル
OPP 1.1	オブジェクト プッシュ プロファイル
PBAP 1.1	電話帳情報を伝送するためのプロファイル
MAP 1.0	メッセージ アクセス プロファイル
HFP 1.6 (AG &HF)	ハンズフリー プロファイル

4-1 シリアルポート

4-1-1 シリアルポートについて

APS1G-101BS は、RS232C 通信が可能なシリアルポートを持っており、それぞれをユーザアプリケーションで使用できます。

ポートごとにデバイスファイルが異なりますので、表 4-1-1-1 にシリアルタイプ別のデバイスファイル名について示します。

表 4-1-1-1. シリアルタイプ別のデバイスファイル名

ポート番号	デバイスファイル	用途
1	/dev/ttyUSB0	汎用のシリアルポート 1 (dSUB 9pin)
2	/dev/ttyUSB1	汎用のシリアルポート 2 (4pin コネクタ)

アプリケーションでシリアルポートを使用するにはそれぞれのデバイスファイルをオープンし、Read/Write することで制御します。

4-1-2 シリアルポートサンプルプログラム

●コンソール用サンプルプログラム

「/usr/local/tools-arm64/samples/sampleConsole/sample_Serial」に、シリアルポートで送受信を行うサンプルプログラムが入っています。コンソールウィンドウを起動して、コンパイルしたコマンドを実行します。サンプルプログラムのソースコードをリスト 4-1-2-1 に示します。

シリアルポート 1「/dev/ttyUSB0」を「open」関数でオープンし、「tcsetattr」関数で通信設定を行っています。通信設定は 8bit 長、パリティ無し、ストップビット 1bit、ボーレート 38400bps と設定しています。「read」関数で 100 バイト受信されるまで待ち、コンソール上に受信した文字列を表示し、同時に受信した文字列を「write」関数で送信しています。

リスト 4-1-2-1. シリアルポート送受信を行うソースコード (main.c)

```
/**
 * シリアルポート制御サンプルソース
 **/

#include <fcntl.h>
#include <errno.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <termios.h>
#include <unistd.h>

int main(int argc, char *argv[])
{
    char        rbuf[100];
    int         res;
    int         err_no;
    int         comm_fd;
    int         i;
    ssize_t     size;
    struct termios tio;

    /* シリアルデバイスオープン */
    comm_fd = open("/dev/ttyUSB0", O_RDWR | O_NOCTTY);
    if (comm_fd == -1) { /* エラー処理 */
        err_no = errno;
        fprintf(stderr, "ttyUSB0 open: %s\n", strerror(err_no));
        return (-1);
    }

    /* 現在の通信設定を待避 */
    res = tcsetattr(comm_fd, &tio);
    if (res == -1) {
        err_no = errno;
        fprintf(stderr, "ttyUSB0 tcsetattr_1: %s\n", strerror(err_no));
        close(comm_fd);
        return (-1);
    }
}
```

```
/* 通信設定 (データ長 8bit ストップビット 1bit パリティ無し 制御線無視) */
tio.c_cflag &= ~(CSIZE | CSTOPB | PARENB | PARODD | HUPCL);
tio.c_cflag |= CS8 | CLOCAL | CREAD;

/* 通信設定 (フレームエラー、パリティエラーなし) */
tio.c_iflag = IGNPAR;
tio.c_oflag = 0;
tio.c_lflag = 0;

tio.c_cc[VINTR] = 0;
tio.c_cc[VQUIT] = 0;
tio.c_cc[VERASE] = 0;
tio.c_cc[VKILL] = 0;
tio.c_cc[VEOF] = 0;
tio.c_cc[VTIME] = 250; /* キャラクタ間タイムアウト時間 250 */
tio.c_cc[VMIN] = 1; /* 1 文字取得するまでブロック */
tio.c_cc[VSWTC] = 0;
tio.c_cc[VSTART] = 0;
tio.c_cc[VSTOP] = 0;
tio.c_cc[VSUSP] = 0;
tio.c_cc[VEOL] = 0;
tio.c_cc[VREPRINT] = 0;
tio.c_cc[VDISCARD] = 0;
tio.c_cc[VWERASE] = 0;
tio.c_cc[VLNEXT] = 0;
tio.c_cc[VEOL2] = 0;

/* 通信設定 (ボーレート 38400) */
cfsetospeed(&tio, B38400);
cfsetispeed(&tio, B38400);

/* 通信設定変更を反映 */
res = tcsetattr(comm_fd, TCSAFLUSH, &tio);
if (res == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "ttyUSB0 tcsetattr_2: %s\n", strerror(err_no));
    close(comm_fd);
    return (-1);
}

/* シリアルデータ受信処理 */
while (1) {
    memset(rbuf, ' ', 100);
    /* 100 バイト単位で受信 */
    size = read(comm_fd, &rbuf[0], 100);
    if (size == -1) {
        err_no = errno;
        fprintf(stderr, "ttyUSB0 read: %s\n", strerror(err_no));
        break;
    }
    else if (size > 0) {
```

```
/* 受信データを 16 進数文字に変換し標準出力 */
fprintf(stdout, "ttyUSB0 read data: length[%d] data[" , size);
for (i = 0; i < size; i++) fprintf(stdout, "0x%02X ", rbuf[i]);
fprintf(stdout, "]\n");

/* 受信したデータ数を送信 */
size = write(comm_fd, &rbuf[0], size);          /*size バイト送信*/
if (size == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "ttyUSB0 write: %s\n", strerror(err_no));
    break;
}
}
usleep(10*1000L);
}
return(0);
}
```

4-2 ネットワークポート

4-2-1 ネットワークポートについて

ネットワーク通信ではソケットと呼ばれる概念で通信します。ソケットには接続を待つサーバと、サーバに接続に行くクライアントがあります。サーバプログラムがまず起動され、接続を待ちます。次にクライアントプログラムを起動してサーバに接続に行きます。これでネットワーク通信が確立します。

4-2-2 ネットワークソケット用システムコールについて

表 4-2-2-1 にサーバ側のソケットシステムコール、表 4-2-2-2 にクライアント側ソケットシステムコールを示します。また、表 4-2-2-3 にサーバ、クライアント共通のソケット通信用システムコールを示します。

表 4-2-2-1. サーバ側ソケットシステムコール

関数名	説明
socket	ソケットを作成し、対応するファイルディスクリプタを返します。
bind	待ちポート番号を指定します。
listen	カーネルにサーバソケットであることを伝えます。
accept	クライアントが接続してくるまで待ちます。通信が確立したら、接続済みのファイルディスクリプタを返します。

表 4-2-2-2. クライアント側ソケットシステムコール

関数名	説明
socket	ソケットを作成し、対応するファイルディスクリプタを返します。
connect	指定された IP アドレスとポート番号のサーバに接続に行きます。

表 4-2-2-3. ソケット通信用システムコール

関数名	説明
recv	ソケットからデータを受信します。
send	ソケットからデータを送信します。

それぞれのシステムコール関数の詳細については、書籍やインターネットを参照してください。

これらのシステムコールを使用して、サーバプログラムとクライアントプログラムを作成することができ、ネットワークを利用して離れた場所にある機器と通信を行うことができます。

4-2-3 ネットワークサンプルプログラム

●コンソール用サンプルプログラム

「/usr/local/tools-arm64/samples/sampleConsole/sample_TcpIp」に、ネットワーク通信を行うサンプルプログラムが入っています。コンソールウィンドウを起動して、コンパイルしたコマンドを実行します。

サーバプログラムとクライアントプログラムの起動手順は以下の通りです。

```
# ./sampleTCPIP_Server &
# ./sampleTCPIP_Client -i 127.0.0.1 &
```

この場合、1 台の APS1G-101BS 上でサーバとクライアントのプログラムが動作し、お互いに通信を行います。

ソースコードをリスト 4-2-3-1 に示します。

サーバソケットを作成し、「accept」関数でクライアントプログラムが接続してくるのを待ちます。正常に通信確立すれば、通信確立済みのソケットのファイルディスクリプタが返されます。通信確立済みのファイルディスクリプタを使用してデータの送受信を行います。送信は「send」関数を使用し、受信は「recv」関数を使用します。

このプログラムでは、受信した文字列を画面に表示します。

リスト 4-2-3-1. サーバソケットのソースコード (main.c)

```
/**
 * TCP/IP サーバソケット サンプルプログラムのソースコード
 */

#include <arpa/inet.h>
#include <fcntl.h>
#include <errno.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/socket.h>
#include <unistd.h>

int main(void)
{
    char            rcv_buf[11];
    int             i;
    int             srv_sock;
    int             len;
    int             res;
    int             err_no;
    int             sock;
    struct sockaddr_in cli_addr;
    struct sockaddr_in srv_addr;

    /* データ受信処理 */
    while (1) {

        /* サーバソケット作成 */
        srv_sock = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, IPPROTO_TCP);
        if (srv_sock == -1) {
```

```
err_no = errno;
fprintf(stderr, "socket failed: %s\n", strerror(err_no));
return (-1);
}

/* ポート番号指定 */
memset(&srv_addr, 0, sizeof(srv_addr));

srv_addr.sin_family      = AF_INET;
srv_addr.sin_addr.s_addr = htonl(INADDR_ANY);
srv_addr.sin_port        = htons(8900);           //ポート番号指定

/* ソケットに名前をつける */
res = bind(srv_sock, (struct sockaddr *) &srv_addr, sizeof(srv_addr));
if (res == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "bind failed: %s\n", strerror(err_no));
    close(srv_sock);
    return (-1);
}

/* カーネル通知 */
res = listen(srv_sock, 1);
if (res == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "listen failed: %s\n", strerror(err_no));
    close(srv_sock);
    return (-1);
}

/* クライアント接続待ち */
len = sizeof(cli_addr);
srv_sock = accept(srv_sock, (struct sockaddr *)&cli_addr, (socklen_t *)&len);
if (srv_sock < 0) continue;

/* クライアントソケット接続待 */
while (1){
    memset(rcv_buf, '¥0', 11);
    len = recv(srv_sock, &rcv_buf[0], 10, 0);
    if (len <= 0){
        err_no = errno;
        fprintf(stderr, "recv failed: %s\n", strerror(err_no));
        close(srv_sock);
        break;
    }
    else {
        fprintf(stdout, "recv data: length[%d] [", len);
        for (i = 0; i < len; i++) fprintf(stdout, "0x%02X ", rcv_buf[i]);
        fprintf(stdout, "]\n");
    }
    usleep(10 * 1000L);
}
```

```

    }
    usleep(10 * 1000L);
}

close(sock);
return (0);
}

```

クライアント側のプログラムは、表 4-2-2-2 に書かれているシステムコールを実行して、接続待ちしているサーバに接続します。

リスト 4-2-3-2 にクライアントソケット作成を行うソースコードを示します。

「socket」関数でクライアント用のソケットのファイルディスクリプタを生成します。プログラム起動時に引数として、サーバの IP アドレスを指定します。指定した IP アドレスとサーバプログラムで指定したポート番号に「connect」関数で接続します。通信が確立したら 0 が返り、通信できる状態になります。エラーなら -1 が返されます。

リスト 4-2-3-2. クライアントソケット (main.c)

```

/**
 * TCP/IP クライアントソケット サンプルプログラムのソースコード
 */
#include <arpa/inet.h>
#include <fcntl.h>
#include <errno.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/socket.h>
#include <unistd.h>

int main(int argc, char *argv[])
{
    char*          srv_ip=NULL;
    char           snd_buf[] = "ABCDEFGHJKLMNOPQRST";
    int            c;
    int            res;
    int            err_no;
    int            sock;
    struct sockaddr_in  srv_addr;

    /*
     * 起動引数取得
     * -i : IP アドレスを指定します。
     */
    while ((c = getopt(argc, argv, "i:")) != -1){
        switch(c){
            case 'i':
                srv_ip = optarg;
                break;
            default:
                fprintf(stdout, "argument error\n");

```

```
        fprintf(stdout, " -i : Ip Address : ex) 192.168.0.1¥n");
        return (-1);
    }
}
if (srv_ip == NULL) {
    fprintf(stdout, "argument error Ip Address : ex) -i 192.168.0.1¥n");
    return (-1);
}

/* クライアントソケット作成 */
if ((sock = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, IPPROTO_TCP)) < 0) {
    fprintf(stderr, "socket failed¥n");
    return (-1);
}

/* サーバに接続 */
memset(&srv_addr, '¥0', sizeof(srv_addr));

srv_addr.sin_family      = AF_INET;
srv_addr.sin_addr.s_addr = inet_addr(srv_ip);      /* ターゲットサーバ IP アドレス */
srv_addr.sin_port        = htons(8900);            /* ターゲットサーバポート番号 8900port */

res = connect(sock, (struct sockaddr *)&srv_addr, sizeof(srv_addr));
if (res == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "connect failed: %s¥n", strerror(err_no));
    close(sock);
    return (-1);
}

/* サーバにデータを送信 */
res = send(sock, &snd_buf, strlen(snd_buf), 0);
if (res == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "send failed: %s¥n", strerror(err_no));
    close(sock);
    return (-1);
}
else if (res < strlen(snd_buf)) {
    fprintf(stderr, "send failed: send size(%d)¥n", res);
    close(sock);
    return (-1);
}

/* データを送信後待機 */
while (1) usleep(100 * 1000L);

close(sock);
return (0);
}
```

4-3 RAS 機能

RAS 機能として以下の様な機能を実装しています。

- ハードウェア・ウォッチドッグタイマ
- バックアップ RAM

次項より各機能についての説明を行います。

4-3-1 ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能について

APS1G-101BS には、ハードウェアによるウォッチドッグタイマ機能が搭載されています。

ライブラリを使うことにより、この機能を使用することができます。

シャットダウン、再起動、ポップアップ通知、ログへの出力は、デーモン (HWWDTD) によって行われています。

図 4-3-1-1 に、デバイス、ドライバ、アプリケーション、設定ツール、デーモンの関係を示します。

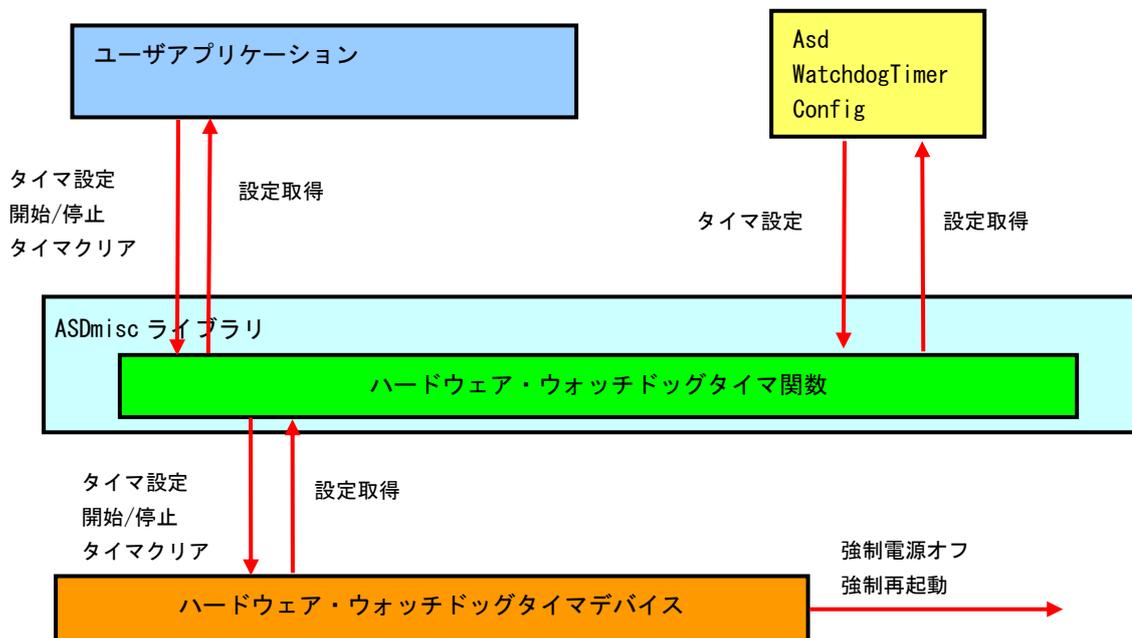


図 4-3-1-1. ハードウェア・ウォッチドッグタイマの構成

表 4-3-1-1. ハードウェア・ウォッチドッグタイマのタイムアウト時の動作

名称	動作
PowerOff	強制的に電源を切ります。
Reset	強制的に再起動します。

※注：PowerOff および Reset は、ハードウェア的に電源をオフするため、システムがハンガアップしても動作しますが、データが破損する可能性があります。

ハードウェア・ウォッチドッグタイマでは、ハード的に電源を OFF する機能（**強制電源オフ**）とリセットする機能（**強制再起動**）があります。OS が完全にフリーズした状態でも、電源 OFF やリセットを行うことができます。

ハードウェア・ウォッチドッグタイマで**強制電源オフ**を設定した場合、「POWER ボタン」を長押ししたときと同じ処理になります。APS1G-101BS では POWER ボタンを 5 秒間長押しすると、強制的に電源 OFF されます。

4-3-2 ハードウェア・ウォッチドッグタイマ制御関数について

ハードウェア・ウォッチドッグタイマ制御関数を使用することにより、ハードウェア・ウォッチドッグタイマ機能を実行します。

以下に、ハードウェア・ウォッチドッグタイマの詳細を示します。

asd_hwwdt_keepalive 関数

機能	ハードウェア・ウォッチドッグタイマのキープアライブを発行します。
書式	<code>int asd_hwwdt_keepalive(void)</code>
引数	なし
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	ハードウェア・ウォッチドッグタイマのキープアライブを発行します。 キープアライブを発行するとハードウェア・ウォッチドッグタイマのカウントを初期化します。

asd_hwwdt_start 関数

機能	ハードウェア・ウォッチドッグタイマを開始します。
書式	<code>int asd_hwwdt_start (void)</code>
引数	なし
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	ハードウェア・ウォッチドッグタイマを開始します。 ハードウェア・ウォッチドッグタイマを開始するとカウントが開始され、 カウントが完了すると所定のアクションを実行します。

asd_hwwdt_stop 関数

機能	ハードウェア・ウォッチドッグタイマを停止します。
書式	<code>int asd_hwwdt_stop (void)</code>
引数	なし
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	ハードウェア・ウォッチドッグタイマを停止します。 ハードウェア・ウォッチドッグタイマを停止するとカウントを停止します。

asd_hwwdt_getstatus 関数

機能

ハードウェア・ウォッチドッグタイマのステータスを取得します。

書式

```
int asd_hwwdt_getstatus(unsigned int *status)
```

引数

*status : ハードウェア・ウォッチドッグタイマステータス
0 : 前回終了時は強制終了
1 : 前回終了時は通常終了

戻り値

エラーコード (0:正常, -1:異常)

説明

ハードウェア・ウォッチドッグタイマのステータスを取得します。
ステータスには前回終了時に強制終了だったか、通常終了だったかが格納されています。

asd_hwwdt_clrstatus 関数

- 機能** ハードウェア・ウォッチドッグタイマのステータスを初期化します。
- 書式** int asd_hwwdt_clrstatus(void)
- 引数** なし
- 戻り値** エラーコード (0:正常, -1:異常)
- 説明** ハードウェア・ウォッチドッグタイマのステータスを初期化します。
ステータスには前回終了時に強制終了だったか、通常終了だったかが格納されています。

asd_hwwdt_config_set 関数

機能

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定を設定します。

書式

```
int asd_hwwdt_config_set(unsigned short timer, unsigned short action)
```

引数

timer : ハードウェア・ウォッチドッグタイマのカウント値
[*100msec]
action : ハードウェア・ウォッチドッグタイマのカウント完了時のアクション
0 : イベント
1 : パワーオフ
2 : リセット

戻り値

エラーコード (0:正常, -1:異常)

説明

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定を設定します。
timer の値は 100msec 単位での設定となり、このカウントが完了するまでの間に
キーブアライブが発行されなかった場合、action で指定したアクションを
実行するようになります。

asd_hwwdt_config_get 関数

機能

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定を取得します。

書式

```
int asd_hwwdt_config_get(unsigned short *timer, unsigned short *action)
```

引数

*timer : ハードウェア・ウォッチドッグタイマのカウント値
[*100msec]
*action : ハードウェア・ウォッチドッグタイマのカウント完了時のアクション
0 : イベント
1 : パワーオフ
2 : リセット

戻り値

エラーコード (0:正常, -1:異常)

説明

ハードウェア・ウォッチドッグタイマの設定を取得します。
timer の値は 100msec 単位での設定となり、このカウントが完了するまでの間に
キーアライブが発行されなかった場合、action で指定したアクションを
実行するようになります。

パワーオフおよびリセットが実行されますので、ファイルアクセス等はしないようにしてください。

4-3-3 ハードウェア・ウォッチドッグタイマサンプル

●コンソール用サンプルプログラム

「/usr/local/tools-arm64/samples/sampleConsole/sample_HwWdtKeepalive」に、ハードウェア・ウォッチドッグタイマ制御関数を使用するサンプルプログラムが入っています。リスト 4-3-3-1 にサンプルプログラムのソースコードを示します。

リスト 4-3-3-1. ハードウェア・ウォッチドッグタイマ制御関数ソースコード (main.c)

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>
#include <pthread.h>
#include <sys/ioctl.h>
#include <sys/time.h>
#include <sys/types.h>

#include "asd_sio.h"
#include "asd_siolib.h"
#include "asd_misclib.h"

static RASHWWDT_CONFIG Config;
static unsigned long Sta_Type;
static volatile int fStart = 0;
static volatile int fStop = 0;
static volatile int fFinish = 0;
static pthread_t Thread_Id;

//-----0-----
/*
 * キープアライブスレッド
 */
static void *TimerProc(void *arg)
{
    unsigned int status = 0;
    unsigned int ret;

    ret = asd_hwwdt_config_set(Config.time, Config.action);
    fprintf(stdout, "HWWDT Config Setting ret = %d time=%d action=%d\n", ret, Config.time,
    Config.action);

    /*
     * 前回終了状態の取得
     */
    asd_hwwdt_getstatus(&status);
    if(status) {
        fprintf(stdout, "Last Shutdown is force shutdown\n");
    }
    else {
        fprintf(stdout, "Last Shutdown is normal shutdown\n");
    }
}
```

```
}

/*
 * ハードウェア・ウォッチドッグタイマのスタート
 */
asd_hwwdt_start():
printf("TimerProc: Start¥n");

fFinish = 0;
while(1) {
    if(!fStart) {
        break;
    }
    /* KeepAlive */
    if(!fStop) {
        asd_hwwdt_keepalive();
    }
    usleep(100 * 1000);
}
/*
 * ハードウェア・ウォッチドッグタイマ停止
 * ハードウェア・ウォッチドッグタイマ破棄
 */
asd_hwwdt_stop():
printf("TimerProc: Stop¥n");

fFinish = 1;

return 0;
}

//-----
static int CreateThread(void)
{
    pthread_attr_t thread_attr;

    pthread_attr_init(&thread_attr);
    pthread_attr_setstacksize(&thread_attr, 0x10000);

    fStart = 1;
    if(pthread_create(&Thread_Id, &thread_attr, TimerProc, NULL) != 0) {
        printf("pthread_create: error¥n");
        return -1;
    }

    return 0;
}

//-----
int main(int argc, char** argv)
{
```

```
int c;
int action;
int wdt;
int sta_type;

wdt = -1;
action = -1;
sta_type = -1;

while((c = getopt(argc, argv, "t:a:s:")) != -1){
    switch(c){
        case 't':
            wdt = atoi(optarg);
            break;
        case 'a':
            action = atoi(optarg);
            break;
        case 's':
            sta_type = atoi(optarg);
            break;
    }
}
if((wdt <= 0) || (action < 0) || (action > RASHWWDT_RESET) || (sta_type < 0) ||
(sta_type > RASHWWDT_ENDCONTINUE)){
    printf(" t:test time[ *100msec]¥n");
    printf(" a:action 0:Shutdown 1:Reboot 2:Popup 3:Event 4:PowerOff 5:Reset ¥n");
    printf(" s:sta_type 0:endstop 1:continue¥n");
    return -1;
}

Config.action = action;
Config.time = wdt;
Sta_Type = sta_type;

CreateThread();

while(1){
    c = fgetc(stdin);
    if(c == 'q' || c == 'Q'){
        break;
    }
    if(c == 's' || c == 'S'){
        fStop = 1;
    }
    usleep(100 * 1000);
}
/*
 * スレッドを停止
 */
fStart = 0;
/*
```

```
* スレッド停止待ち
*/
while(ffinish != 1){
    usleep(100 * 1000);
}
/*
* スレッド破棄
*/
pthread_cancel(Thread_Id);

return 0;
}
```

4-3-4 ダミーバックアップ RAM 機能について

APS1G-101BS では 4MByte のバックアップ機能付きのダミーバックアップ RAM 領域が用意されています。

端末起動時、指定されたファイルからダミーバックアップ RAM 領域に内容が読み出され、端末シャットダウン時に指定されたファイルにダミーバックアップ RAM 領域の内容が書き込まれます。

バックアップ機能の有効/無効、バックアップファイルの保存先は、ASD UPS Config ツールで指定できます。指定方法については、『2-3-4 ASD UPS Config について』を参照してください。

4-3-5 ダミーバックアップ RAM 領域機能デバイスドライバについて

デバイスファイル (/dev/asd_sram) に対して Read/Write する事によりダミーバックアップ RAM を読み書きできます。また、mmap をつかって、RAM をユーザプログラム内でマッピングし直すことで、直接アクセスすることも可能です。表にデバイスの詳細を示します。

表 4-3-5-1. ダミーバックアップ RAM デバイスリファレンス

RASRAM	
名前	ダミーバックアップRAMの制御を行います。
説明	ダミーバックアップRAMは、バックアップ機能付きのRAM領域です。 デバイスドライバからRAMのデータを読み書きできます。
OPEN	ダミーバックアップSRAMデバイス (/dev/asd_sram) を <code>open</code> 関数でオープンします。 <code>rasramfd = open("/dev/asd_sram", O_RDWR);</code>
READ	<code>read</code> 関数を用いてダミーバックアップRAMの値を読み込みます。
WRITE	<code>write</code> 関数を用いてダミーバックアップRAMに値を書込みます。
MMAP	<code>mmap</code> 関数を用いてダミーバックアップRAMを連続したメモリ領域としてマッピングし直すことができます。マッピングし直したメモリアドレスへ直接読み書きすることが可能です。
IOCTL	<code>ioctl</code> 関数を用いてダミーバックアップRAMの情報を読み出すことができます。 <code>error = ioctl(fd, ctlcode, param);</code>

4-3-6 ダミーバックアップ RAM 制御サンプル

●コンソール用サンプルプログラム

「/usr/local/tools-arm64/samples/sampleConsole/sample_BackUpSRAM」に、バックアップ付き RAM を read/write システムコールで操作したサンプルプログラムが入っています。このサンプルプログラムはコンソールアプリケーションとして作成されています。コンソール上で動作させることができます。インクリメントデータの読み書きとデクリメントデータの読み書きを行い、データが正常に書き込まれているかを確認しています。リスト 4-3-6-1 にソースコードを示します。

リスト 4-3-6-1. ダミーバックアップ RAM 制御 Read/Write 方式 (rasram_read.c)

```
/**
 * バックアップ SRAM 制御方法サンプルソース
 */
#include <fcntl.h>
#include <errno.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <unistd.h>

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

unsigned char rasram[RASRAM_SIZE];

int main(void)
{
    int      err_no;
    int      desc;
    int      i;
    int      len;
    unsigned char  d;

    /*
     * RAS/SRAM デバイスのオープン
     */
    desc = open("/dev/asd_sram", O_RDWR);
    if (desc == -1) {
        err_no = errno;
        fprintf(stderr, "rasram open: %s\n", strerror(err_no));
        return (-1);
    }

    /*
     * 書き込みデータの作成
     */
    for (i = 0, d = 1; i < RASRAM_SIZE; i++, d++) {
        rasram[i] = d;
    }

    /*
     * データの書き込み
     */
}
```

```
*/
lseek(desc, 0, SEEK_SET);
len = write(desc, &rasram[0], RASRAM_SIZE);
if (len == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "rasram write: %s\n", strerror(err_no));
    close(desc);
    return (-1);
}
else if ((len >= 0) &&(len < RASRAM_SIZE)) {
    fprintf(stderr, "rasram write: len[%d]\n", len);
    close(desc);
    return (-1);
}
fprintf(stderr, "rasram write: success\n");
/*
 * データの読み込み
 */
memset(&rasram[0], 0x00, RASRAM_SIZE);
lseek(desc, 0, SEEK_SET);
len = read(desc, &rasram[0], RASRAM_SIZE);
if (len == -1) {
    err_no = errno;
    fprintf(stderr, "rasram read: %s\n", strerror(err_no));
    close(desc);
    return (-1);
}
else if ((len >= 0) &&(len < RASRAM_SIZE)) {
    fprintf(stderr, "rasram read: len[%d]\n", len);
    close(desc);
    return (-1);
}
fprintf(stderr, "rasram read: success\n");

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

close(desc);
return (0);
}
```

4-3-7 Wake On RTC 機能について

APS1G-101BS には RTC デバイスとして、EPOSON 製 RX-8803LC という RTC チップが搭載されています。このチップには、通常のハードウェアクロック保持機能の他に、設定した時間で端末を起動させる機能を有しています。

WakeOnRTC の時刻設定は「2-3-8 Asd Ras Config について」の項目で説明したとおり、ASDConfig ツールで設定可能です。

また、本項で説明する、C 言語サンプルコードを使っても設定することが出来ます。

WakeOnRTC の設定を行うには、サンプルコード中の「ioctl.cpp」と「rtc_access.h」を追加して、表 4-4-15-1 に記述された関数を使って設定します。

表 4-3-7-1. Wake On RTC 設定関数一覧

関数名	引数	内容														
SetHour	時 (0~23)	時を設定します。														
GetHour	—	設定されている時を取得します。														
SetMin	分 (0~59)	分を設定します。														
GetMin	—	設定されている分を取得します。														
SetWeekSel	0:曜日 1:日	曜日設定か、日設定を行うのか切り替えます。														
GetWeekSel	—	現在の曜日/日の設定を取得します。														
SetDate	日 (1~31)	日を設定します。曜日指定と排他となります。														
GetDate	—	設定されている日を取得します。														
SetWeek	曜日 (bit 指定)	曜日指定します。複数設定可能です。 <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <thead> <tr> <th>Bit6</th> <th>Bit5</th> <th>Bit4</th> <th>Bit3</th> <th>Bit2</th> <th>Bit1</th> <th>Bit0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>土</td> <td>金</td> <td>木</td> <td>水</td> <td>火</td> <td>月</td> <td>日</td> </tr> </tbody> </table>	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	土	金	木	水	火	月	日
Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0										
土	金	木	水	火	月	日										
GetWeek	—	設定されている曜日を取得します。														
EnableInt	0:無効 1:有効	WakeONRTC 設定の有効/無効をセットします。														
ClearInt	—	WOR 発生フラグをクリアします。														

リスト 4-3-7-1 にソースコードを示します。現在時刻を読み出して、5 分後に WakeOnRTC が動作するように設定しています。WakeOnRTC が実行されるまでにシャットダウンさせておいてください。

リスト 4-3-7-1. WakeOnRTC 設定 (5 分後に起動設定)

```
#include <errno.h>
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
#include <signal.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <signal.h>

#include "rtc_access.h"

int main(void)
{
    time_t timer;
    struct tm *t_st;

    /* 現在時刻の取得 */
```

```
time(&timer);

timer += 300; /*5 分後(300 秒後) に起動する設定*/

/* 現在時刻を構造体に変換 */
t_st = localtime(&timer);

EnableInt(1);          /* RTC 有効 */
SetHour(t_st->tm_hour); /* 時設定 */
SetMin(t_st->tm_min);  /* 分設定*/

/*日設定と曜日設定は排他です。必ずどちらかを設定してください。サンプルでは日設定で 5 分後に
起動する設定です。*/
#if 1
/*日設定*/
/*毎月※日に起動する設定にする場合、※の値を設定します。*/
SetWeekSel(1);        /* 日設定を選択 */
SetDate(t_st->tm_mday); /*日設定*/
#else
/*曜日設定*/
/*毎週※曜日に設定する場合は、起動したい曜日の bit を ON します。*/
/*bit  bit6 bit5 bit4 bit3 bit2 bit1 bit0 */
/*曜日 土 金 木 水 火 月 日 */
SetWeekSel(0);       /* 曜日設定を選択 */
SetWeek(0x2A);       /*月 水 金で起動 */
#endif

ClearInt();          /* RTC ステータスクリア */

printf("5 分後に WakeOnRTC が働きます。シャットダウンしておいてください。¥n");
}
```

4-4 UPS 機能

4-4-1 UPS 機能について

APS1G-101BS には、UPS 機能が搭載されています。UPS 機能により、電源断が発生したときに、AC 電源駆動からバッテリー駆動に切り替わり、安全にデータ退避、シャットダウン処理を行うことができます。

ユーザーアプリケーションは、電源異常の通知、電源断の警告を受け取ることができます。通知、警告の受け取りには、POSIX セマフォを用います。APS1G-101BS で使用できるセマフォを表 4-4-1-1 に示します。

表 4-4-1-1. UPS 用 POSIX セマフォ名

セマフォ名称	用途
/ups_notification	電源異常通知
/ups_alarm	電源断警告

電源異常通知、電源断警告は、機能が有効に設定されていなければ発生しません。また、電源異常/電源断が発生してから、実際に通知が行われるまでの時間は設定可能です。詳細は、『2-3-4 ASD UPS Config について』を参照してください。

4-4-2 UPS 機能制御関数について

UPS 機能はバッテリー状態を取得する関数が用意されています。

以下に UPS 機能のリファレンスを示します。

asd_ups_timclr 関数

機能 UPS バッテリーのタイマをクリアします。

書式 int asd_ups_timclr(void)

引数 なし

戻り値 エラーコード (0:正常, -1:異常)

説明 UPS バッテリーのタイマをクリアします。

asd_ups_monitor 関数

- 機能** UPS バッテリ電池の状態を取得します。
- 書式** `int asd_ups_monitor(unsigned short *powersource, unsigned short *condition)`
- 引数**
- `*powersource` : 駆動状態
 - 0 : AC 駆動
 - 1 : バッテリ駆動
 - `*condition` : バッテリコンディション
 - 0 : チャージ中
 - 1 : 満充電
 - 2 : 放電中
 - 3 : バッテリ異常
- 戻り値** エラーコード (0:正常, -1:異常)
- 説明** UPS バッテリ電池の状態を取得します。

asd_ups_batterylow 関数

機能	UPS バッテリの電圧状態を取得します。
書式	<code>int asd_ups_batterylow(unsigned short *low)</code>
引数	<code>*low</code> : バッテリ電圧 0 : 正常 1 : バッテリ電圧低下
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	UPS バッテリの電圧状態を取得します。

asd_ups_shutdownact 関数

機能 UPS バッテリのシャットダウンを実行します。

書式 int asd_ups_shutdownact (void)

引数 なし

戻り値 エラーコード (0:正常, -1:異常)

説明 UPS バッテリのシャットダウンを実行します。

4-4-3 UPS 機能サンプルプログラム

●コンソール用サンプルプログラム

「/usr/local/tools-arm64/samples/sampleConsole/sample_UPS」に、UPS 機能を使ったサンプルプログラムが入っています。コンソールウィンドウを起動して、コンパイルしたコマンドを実行します。ソースコードをリスト 4-4-3-1 に示します。

リスト 4-4-3-1. UPS 通知待ちサンプルソースコード (main.c)

```
#include <errno.h>
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
#include <signal.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>

#include "asd_sio.h"
#include "asd_siolib.h"
#include "asd_misclib.h"

#include "asd_ups.h"

struct ups_t {
    int occurred;
    int thread_start;
    const char* message;
    sem_t* semaphore;
    pthread_t thread;
};

static void ups_close(struct ups_t* data);
static void* event_monitor(void* arg);

int main(void)
{
    int key;
    struct ups_t notification_data = {
        .occurred = 0,
        .thread_start = 0,
        .message = "UPS error occurred.¥n",
        .semaphore = SEM_FAILED,
    };
    struct ups_t alarm_data = {
        .occurred = 0,
        .thread_start = 0,
        .message = "Power down detected.¥n",
        .semaphore = SEM_FAILED,
    };

    // open semaphore
    notification_data.semaphore = sem_open(NOTIFICATION_SEMAPHORE_PATH, 0);
    if (notification_data.semaphore == SEM_FAILED) {
        perror("notification semaphore open failed");
    }
}
```

```
    ups_close(&notification_data);
    return -1;
}
alarm_data.semaphore = sem_open(ALARM_SEMAPHORE_PATH, 0);
if (alarm_data.semaphore == SEM_FAILED) {
    perror("alarm semaphore open failed");
    ups_close(&notification_data);
    ups_close(&alarm_data);
    return -1;
}
// create threads
if (pthread_create(&notification_data.thread, NULL, &event_monitor,
&notification_data) != 0) {
    perror("notification thread create failed");
    ups_close(&notification_data);
    ups_close(&alarm_data);
    return -1;
}
if (pthread_create(&alarm_data.thread, NULL, &event_monitor, &alarm_data) != 0) {
    perror("alarm thread create failed");
    ups_close(&notification_data);
    ups_close(&alarm_data);
    return -1;
}
// wait key input
key = getchar();

ups_close(&notification_data);
ups_close(&alarm_data);

return 0;
}
void ups_close(struct ups_t* p_ups)
{
    if (p_ups == NULL) {
        return;
    }
    if (p_ups->semaphore != SEM_FAILED) {
        sem_close(p_ups->semaphore);
        p_ups->semaphore = SEM_FAILED;
    }
    if (p_ups->thread_start) {
        p_ups->thread_start = 0;
        pthread_kill(p_ups->thread, SIGUSR1);
    }
}
void* event_monitor(void* arg)
{
    struct ups_t* data = (struct ups_t*)arg;

    data->thread_start = 1;
```

```
while (1) {  
    sem_wait(data->semaphore);  
    printf("%s\n", data->message);  
    usleep(100 * 1000);  
}  
  
data->thread_start = 0;  
return NULL;  
}
```

4-5 ストレージデバイスについて

ここでは、外部ストレージデバイスの使用方法について説明します。

4-5-1 外部ストレージデバイスの使用方法

外部ストレージデバイスはブロックデバイスを使用して通常のディスクと同様に操作することができます。Algonomix8 の初期設定では、外部ストレージデバイスは自動的にマウントされます。手動でマウントする必要がある場合に、本項目を参照してください。

●外部ストレージデバイスのマウント

外部ストレージデバイスのブロックデバイスをマウントします。(/dev/sdb と認識した場合)

例：外部ストレージデバイスのパーティション 1 をマウント

```
# mount /dev/sdb1 /mnt
```

●外部ストレージデバイスのファイルへのアクセス

マウント後は、マウントしたディレクトリから外部ストレージデバイス内のファイルにアクセスができます。ファイル操作方法は、ルートファイルシステム上のファイルと同様です。

例：外部ストレージデバイス内ファイル一覧表示

```
# cd /mnt
# ls
file1   file2   file3
```

例：外部ストレージデバイスへのファイルコピー

```
# cp /home/asdusr/FILE /mnt
```

●外部ストレージデバイスのアンマウント

外部ストレージデバイスを使用し終わったらブロックデバイスをアンマウントします。外部ストレージデバイスを抜く前に必ずアンマウントを行ってください。

例：外部ストレージデバイスのアンマウント

```
# umount /mnt
```

※注：外部ストレージデバイスのデバイス名 (/dev/sdb など) については『4-5-2 ストレージデバイス名の割り振りについて』を参照してください。

4-5-2 ストレージデバイス名の割り振りについて

各ストレージデバイスは Linux 上で使用するためにデバイス名が以下のような名前でも割り振られます。

- /dev/sd x : ストレージデバイス全体のブロックデバイス
 x は a, b, c, d... と認識順に増えていきます
 - /dev/sd x * : ストレージデバイス上パーティションのブロックデバイス
* はパーティション毎に 1, 2, 3... と増えていきます。
- (例 : /dev/sdb1, /dev/sdb2)

各ストレージデバイスは以下のルールに従い、デバイス名にアルファベットの若い文字から割り振られます。

- (1) OS 起動時に各ストレージデバイススロットにデバイスが挿入されていた場合、接続されているデバイスが表 4-5-2-1 の優先順位に従ってデバイス名が割り振られます。(接続されていない場合はスキップします。)
- (2) OS 起動後、新たに USB メモリなどを挿入した場合、それらの USB メモリにデバイス名が割り振られます。

APS1G-101BS での認識優先度を表 4-5-2-1 に示します。

表 4-5-2-1. ストレージデバイス認識優先度

優先度	スロット名
①	EMMC ストレージ
②	m-SATA ストレージ
③	USB スロット 0~3

※注 : USB スロットや SSD スロットに複数のストレージを接続したときは、それぞれにデバイス名が若いアルファベット文字から割り振られます。

例 1:mSATA ストレージのみ挿入して OS 起動したとき

mSATA ストレージが sda として認識されます。その後挿入された USB メモリは sdb、sdc... として認識されます。

表 4-5-2-2. デバイス名割り振り

スロット名	デバイス名
m-SATA ストレージ	/dev/sda
USB スロット 0~3	/dev/sdb、/dev/sdc...

例 2:mSATA ストレージを挿入せずに OS 起動したとき

その後挿入された USB メモリは sda、sdb... として認識されます。

表 4-5-2-3. デバイス名割り振り

スロット名	デバイス名
USB スロット 0~3	/dev/sda、/dev/sdb...

4-5-3 外部ストレージデバイスの起動時マウントについて

ここでは、外部ストレージデバイス (SD カードなど) を、起動時に任意のディレクトリにマウントする方法について記述します。

Linux では、ストレージのマウント情報は/etc/fstab というファイルに記述されます。/etc/fstab を編集することで、起動時にデバイスをマウントすることができます。

以下に、m-SATA を/home/asdusr/media ディレクトリにマウントする例を示します。マウント先のディレクトリは、mkdir コマンドで事前に作成する必要があります。

リスト 4-5-3-1. m-SATA の起動時マウント設定例 (/etc/fstab)

```
# /etc/fstab: static file system information.
#
# Use 'blkid' to print the universally unique identifier for a
# device; this may be used with UUID= as a more robust way to name devices
# that works even if disks are added and removed. See fstab(5).
#
# <file system> <mount point> <type> <options> <dump> <pass>
# / was on /dev/sda2 during installation
UUID=0b45b6fb-1646-4d70-bd5b-6e221decd535 / ext4 noatime,errors=remount-ro
0 0
# /boot was on /dev/sda1 during installation
UUID=372c52f7-6bea-474c-98f3-101637bb047e /boot ext4 noatime,defaults 0
0
# /home was on /dev/sda3 during installation
UUID=41e73ccd-2280-4e91-8018-0644747ec214 /home ext4 noatime,defaults 0
0
# /usr/local was on /dev/sda4 during installation
UUID=8a2f8345-1607-4ef0-8a5e-ad951606bacc /usr/local ext4 noatime,defaults 0
0

tmpfs /tmp tmpfs defaults,size=192m 0 0
tmpfs /var/log tmpfs defaults,size=64m 0 0
/dev/sda1 /home/asdusr/media vfat defaults,nofail 0 0
```

この行を追加

4-6 LTE について

LTE 機能を使用して LTE 通信を行うことができます。

例として Docomo の SP モードを使用して LTE 通信を行う場合、以下のように設定を行います。

- ① コンソールを起動させ、下記のコマンドを実行します。

```
# wvdialconf /etc/wvdial.conf
```

- ② OS を再起動してください。
- ⑤ [アプリケーション]→[設定]→[Advanced Network Configuration]を選択します。

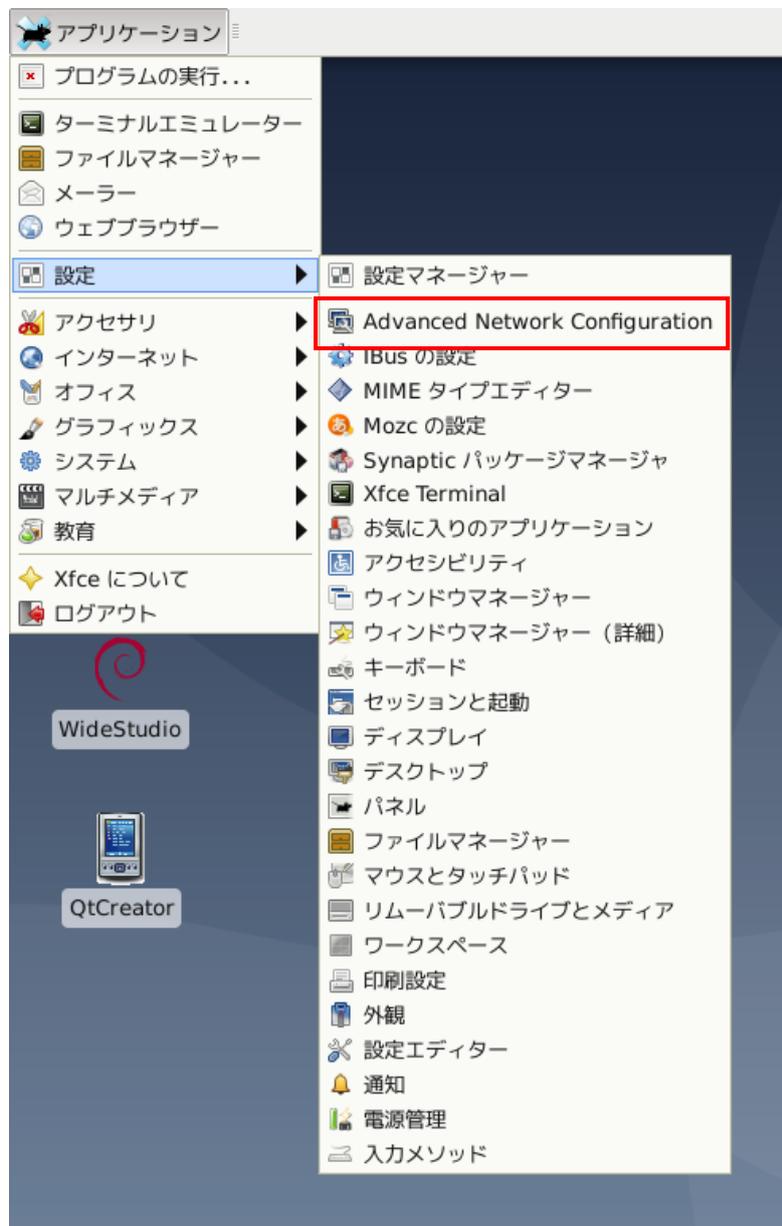


図 4-6-1. ネットワーク設定画面の起動

- ③ 図 4-6-2 のようなネットワーク設定画面が起動します。
「+」ボタンをクリックしてください。

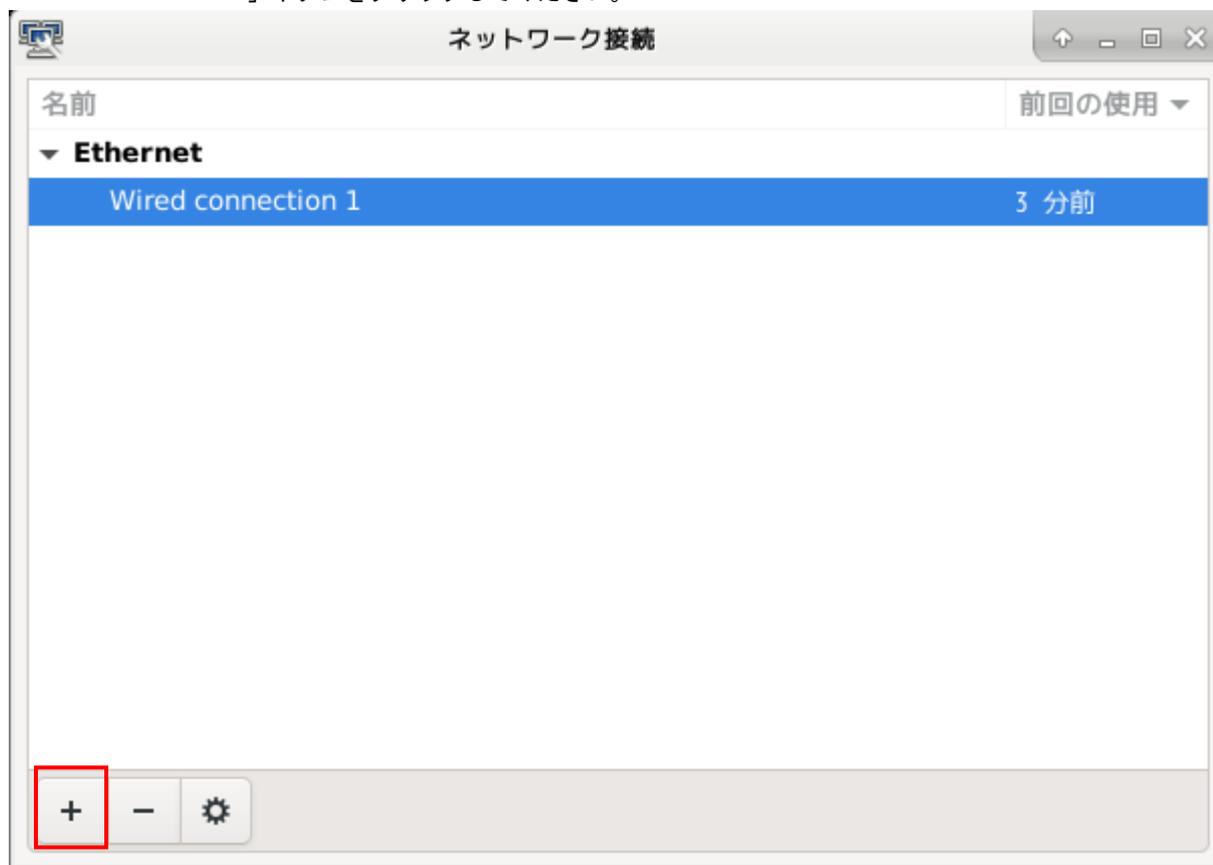


図 4-6-2. ネットワーク設定画面

- ④ 図 4-6-3 のような接続種類を選択するダイアログが表示されます。
「モバイルブロードバンド」を選択して「作成」ボタンをクリックしてください。

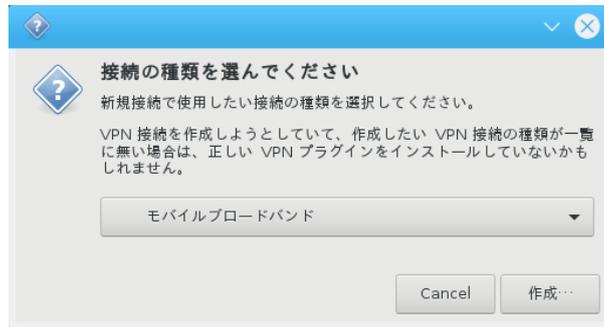


図 4-6-3. ネットワーク種類の選択

- ⑤ モバイルブロードバンド接続のセットアップ画面が開きます。
ご使用の SIM カードの資料を参照し、設定をしてください。

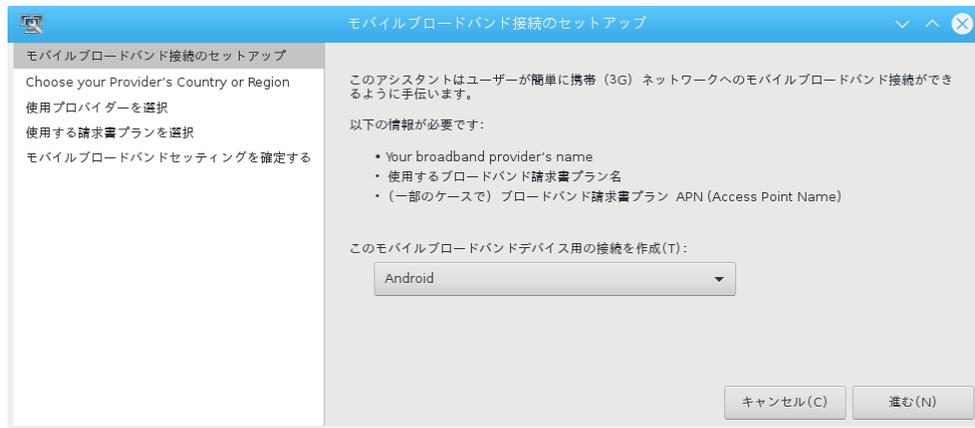


図 4-6-4. 接続のセットアップ

- ※ 設定中、数画面が表示されますが、使用する SIM カードにより画面は異なります。
最終的に図 4-6-6 のような画面が表示されれば完了です。

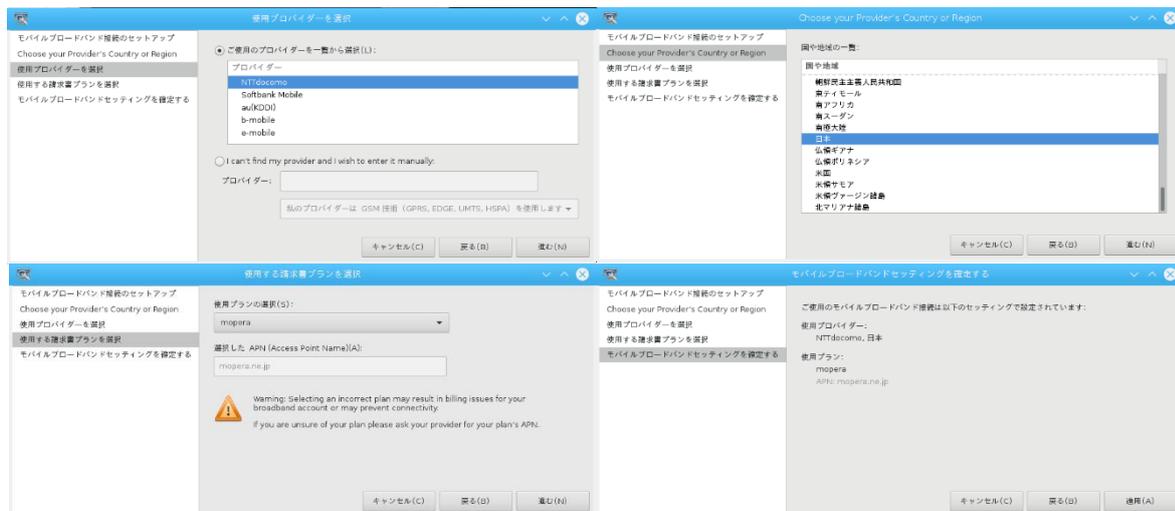


図 4-6-5. 接続のセットアップ他画面

- ⑥ 通信設定の編集画面が開きます。
この画面もご使用の SIM カードの内容に従い設定をしてください。

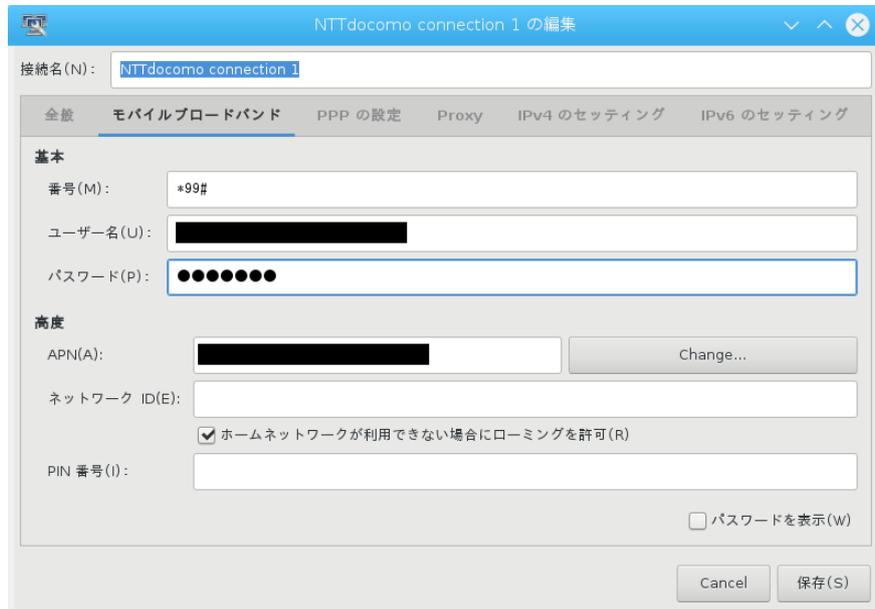


図 4-6-6. ネットワーク設定の編集

- ⑦ 設定が完了するとタスクバーの右下に設定した項目が追加されます。
この項目をクリックすると通信が開始されます。

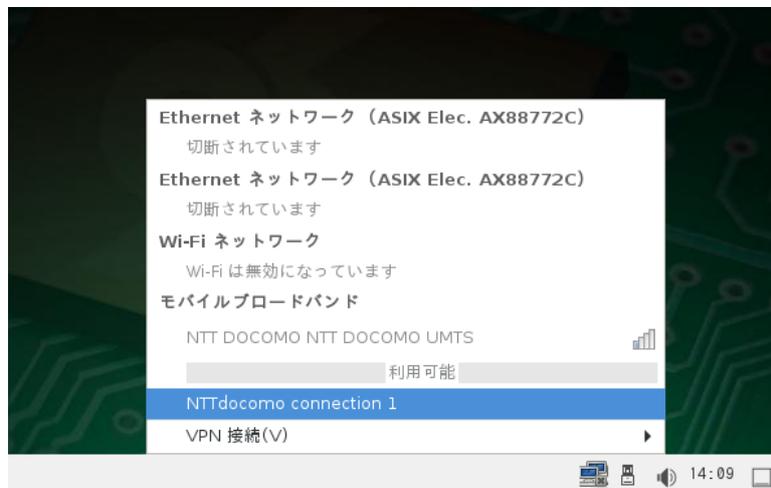


図 4-6-7. 通信の開始

- 注) 起動している間は LTE 通信したままとなります。
この場合、通信料が発生し続けるのでご注意ください。**

4-7 LCD バックライト

4-7-1 LCD バックライトについて

アプリケーションで LCD バックライトの ON/OFF と輝度の調整を行うことができます。

バックライトの輝度設定は、「ASD Misc Setting」からも設定可能です。「2-3-6 ASD Misc Setting について」を参照してください。

バックライトの制御は下記の 2 種類があります。それぞれ、制御コマンドと、アクセスライブラリ関数を用意しています。

1) バックライトの ON/OFF

バックライトを ON/OFF します。ON したときはバックライト輝度で設定した明るさとなります。OFF したときは完全に消灯します。

■コマンド

- ・バックライト ON するとき

```
# /usr/bin/asd_bl_power 1
```

- ・バックライト OFF するとき

```
# /usr/bin/asd_bl_power 0
```

■ライブラリ

libasdmisc.so をリンクさせて、下記の関数を使うことで、アプリケーションから操作することができます。

asd_bl_power_set 関数

機能	バックライトを ON/OFF させます。
書式	int asd_bl_power_set(int data)
引数	0 : OFF 1 : ON
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	バックライトを ON/OFF することが可能です。

asd_bl_power_get 関数

機能	バックライトを ON/OFF 状態を取得します。
書式	int asd_bl_power_get(int *data)
引数	現在の状態を格納するポインタ
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	バックライトを ON/OFF 状態を確認することが可能です。

2) バックライト輝度の調整

バックライトの輝度を 255 段階で設定可能です。

■ コマンド

- ・ バックライト輝度調節 MAX 輝度 (255) に設定する場合

```
# /usr/bin/asd_brightness 255
```

■ ライブラリ

libasdmisc.so をリンクさせて、下記の関数を使うことで、アプリケーションから操作することができます。

asd_bl_brightness_set 関数

機能	バックライトの輝度を調整します。
書式	int asd_bl_brightness_set (int data)
引数	輝度 (0 : 最小 ~ 255 : 最大)
戻り値	エラーコード (0 : 正常, -1 : 異常 -2 : パラメータ範囲外)
説明	バックライトを 255 段階の輝度で調整可能です。

asd_bl_brightness_get 関数

機能	バックライトの輝度を取得します。
書式	int asd_bl_brightness_get (int *data)
引数	現在の状態を格納するポインタ
戻り値	エラーコード (0 : 正常, -1 : 異常)
説明	現在設定中のバックライトの輝度を確認することが可能です。

4-8 ブザー

4-8-1 ブザーについて

AP シリーズでは、アプリケーションでブザーの ON/OFF、ブザーの周波数の変更（16 段階）、タッチパネルのタッチ音の ON/OFF を行うことができます。タッチパネルのタッチ音 ON/OFF 設定は、「ASD Misc Setting」からも設定可能です。「2-3-6 ASD Misc Setting について」を参照してください。

ブザーの制御は下記の 3 種類があります。それぞれ、制御コマンドと、アクセスライブラリ関数を用意しています。

1) タッチパネルブザーの ON/OFF

タッチパネルを押したときに鳴るブザーを ON/OFF します。ON したときは、タッチパネルをタッチするたびにピツという音がなります。

タッチパネルブザーの周波数は固定です。

■コマンド

- ・タッチパネルブザーを ON するとき

```
# /usr/bin/asd_buzz_autobuzz 1
```

- ・タッチパネルブザーを OFF するとき

```
# /usr/bin/asd_buzz_autobuzz 0
```

■ライブラリ

libasdmisc.so をリンクさせて、下記の関数を使うことで、アプリケーションから操作することができます。

asd_buzz_autobuzz_set 関数

機能	タッチパネルブザー機能を ON/OFF させます。
書式	int asd_buzz_autobuzz_set (int data)
引数	0 : OFF 1 : ON
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	タッチパネルブザー機能を ON/OFF することが可能です。

2) ブザー制御

ブザーを ON/OFF させることが可能です。このとき、13bit 分独立制御が可能です。13bit のうちいずれかが ON していれば ON したままになります。

■コマンド

- ・ブザー0 を ON/OFF する場合

```
# /usr/bin/asd_buzz_ctrl 0 1
# /usr/bin/asd_buzz_ctrl 0 0
```

- ・ブザー12 を ON/OFF する場合

```
# /usr/bin/asd_buzz_ctrl 12 1
# /usr/bin/asd_buzz_ctrl 12 0
```

■ライブラリ

libasdmisc.so をリンクさせて、下記の関数を使うことで、アプリケーションから操作することができます。

asd_buzz_ctrl 関数

機能	指定した番号のブザーを ON/OFF します。
書式	int asd_buzz_ctrl(int bit, int onoff)
引数	bit (0~13: 制御する bit を指定する) onoff (0: OFF 1: ON)
戻り値	エラーコード (0: 正常, -1: 異常 -2: パラメータ範囲外)
説明	13bit 分あるブザー制御が OR 制御となります。どれかの bit が ON していれば、ブザーは鳴ったままになります。

3) ブザー音色調整

ブザーの音色を 16 段階で設定可能です。300Hz から 4.8KHz まで 300Hz 単位で 16 段階の設定ができます。

※注：タッチパネルタッチ時に鳴るブザーは、1KHz 固定です。

■コマンド

- ・ブザー音色調節 3KHz (10) に設定する場合

```
# /usr/bin/asd_buzz_tone 10
```

■ライブラリ

libasdmisc.so をリンクさせて、下記の関数を使うことで、アプリケーションから操作することができます。

asd_buzz_tone_set 関数

機能	ブザーの音色を調整します。
書式	int asd_buzz_tone_set (unsigned short tone)
引数	音色 (0 : 300Hz ~ 15 : 4.8KHz 300Hz 単位 16 段階)
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常 -2:パラメータ範囲外)
説明	ブザーの音色を 300Hz ~ 4.8KHz まで 300Hz 単位で 16 段階で調整可能です。

asd_buzz_tone_get 関数

機能	ブザーの音色を取得します。
書式	int asd_buzz_tone_get (unsigned short *tone)
引数	現在の状態を格納するポインタ
戻り値	エラーコード (0:正常, -1:異常)
説明	現在設定中のブザーの音色を確認することが可能です。

4-8-2 ブザー制御サンプルプログラム

●コンソール用サンプルプログラム

「/usr/local/tools-arm64/samples/sampleConsole/sample_BeepOnOff」に、ブザー音を ON/OFF するサンプルプログラムが入っています。コンソールウィンドウを起動して、コンパイルしたコマンドを実行します。

サンプルプログラムは下記のコマンドで実行します。1 を指定することでブザーが鳴り、0 を指定することでブザーが止まります。

```
# sampleBeepOnOff -b 1
# sampleBeepOnOff -b 0
```

サンプルプログラムのソースコードをリスト 4-8-2-1 に示します。

リスト 4-8-2-1. ブザーON/OFF 制御 (main.c)

```
/**
 * ブザーの ON/OFF 制御サンプルソース
 */
#include <fcntl.h>
#include <errno.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <unistd.h>
#include <signal.h>

#include "asd_sio.h"
#include "asd_siolib.h"
#include "asd_misclib.h"
volatile sig_atomic_t e_flag = 0;

void abrt_handler(int sig);

int main(int argc, char *argv[])
{
    FILE *fp;
    int status=-1;
    int err_no;
    int c;
    int res;

    if ( signal(SIGINT, abrt_handler) == SIG_ERR ) {
        exit(-1);
    }

    /*
     * 起動引数からブザーの ON/OFF 変更値を取得します。
     * 0 : ブザーON
     * 1 : ブザーOFF
     */
    while ((c = getopt(argc, argv, "b:")) != -1) {
        switch(c) {
```

```
        case 'b' :
            status = atoi(optarg);
            break;
        default:
            fprintf(stdout, "argument error\n");
            fprintf(stdout, "  -b : Beep ON/OFF Range[0 or 1]\n");
            return (-1);
    }
}
if ((status != 0) && (status != 1)) {
    fprintf(stdout, "Range error Beep ON/OFF Range[0 or 1] ex) -b 0\n");
    return (-1);
}

/*
 * ブザー音の ON/OFF の操作を行います
 * ブザーは 13bit のうちいずれかが ON していたら ON されます。
 * ビット番号は 0~13 までを指定できます。
 * 0 を書込むとブザーが OFF します
 * 1 を書込むとブザーが ON します
 *
 */
    asd_buzz_ctrl(0, status);

    return (0);
}
void abrt_handler(int sig) {
    e_flag = 1;
}
```

第 5 章 システムリカバリ

本章では、SD カードを使用したシステムのリカバリとバックアップについて概要を説明します。

5-1 リカバリについて

本体は、システムのリカバリを行うことができます。リカバリで行える処理は以下のとおりです。

- システムの復旧（出荷イメージ）
- システムの復旧（バックアップデータ）
- システムのバックアップ

リカバリを実行するには以下のものを用意する必要があります。

- SD カード(16GByte 以上)
- リカバリDVD「産業用パネル PC APS1G-101BS リカバリ DVD」
- Windows10 が起動する PC

- リカバリ実行の流れ

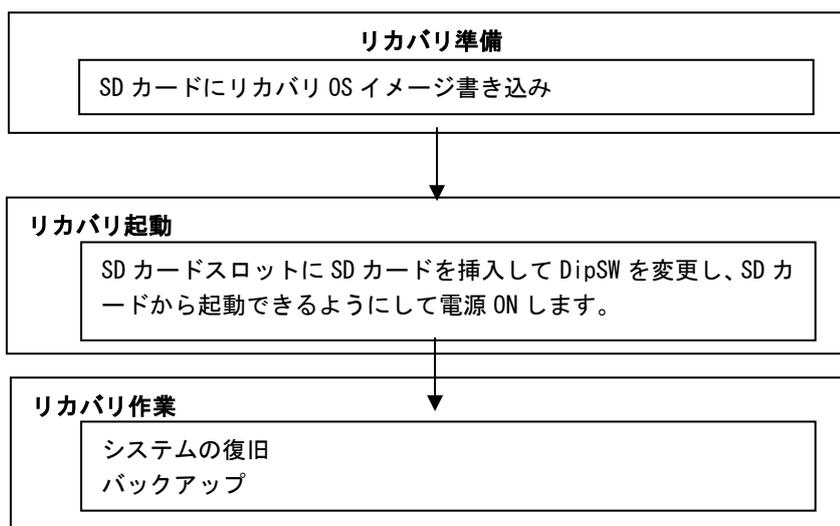


図 5-1-1. リカバリ (SD カード利用) の流れ

5-1-1 リカバリ準備

リカバリを実行する前に、リカバリシステムを起動するための SD カードを作成します。
16GByte 以上のサイズの SD カードをあらかじめ用意してください。

※注： ここで用意した SD カードの中身は全て消去されます。
あらかじめバックアップをとるなどしておいてください。

● SD カード作成手順

- ① Windows が動作する PC にリカバリ DVD を挿入します。
- ② 用意した SD カードを、手順①の PC に接続します。
- ③ リカバリ DVD の以下のファイルを展開します。
[リカバリ DVD]¥Recovery¥RecoveryImage.zip
PC 上の任意の場所に展開してください。
展開が完了すると「RecoveryImage.ddi」というファイルが作成されます。
- ④ リカバリ DVD の以下のファイルを実行します。
[リカバリ DVD]¥Recovery¥DDwin¥DDwin.exe
※注： Windows Vista 以降の OS をご使用の場合は管理者権限で起動する必要があります。
- ⑤ DD for Windows というツールが起動します。
- ⑥ 「対象ディスク」の項目に手順②で接続した SD カードが表示されていることを確認してください。
「ディスク選択」ボタンを押して接続した SD カードを選択してください。

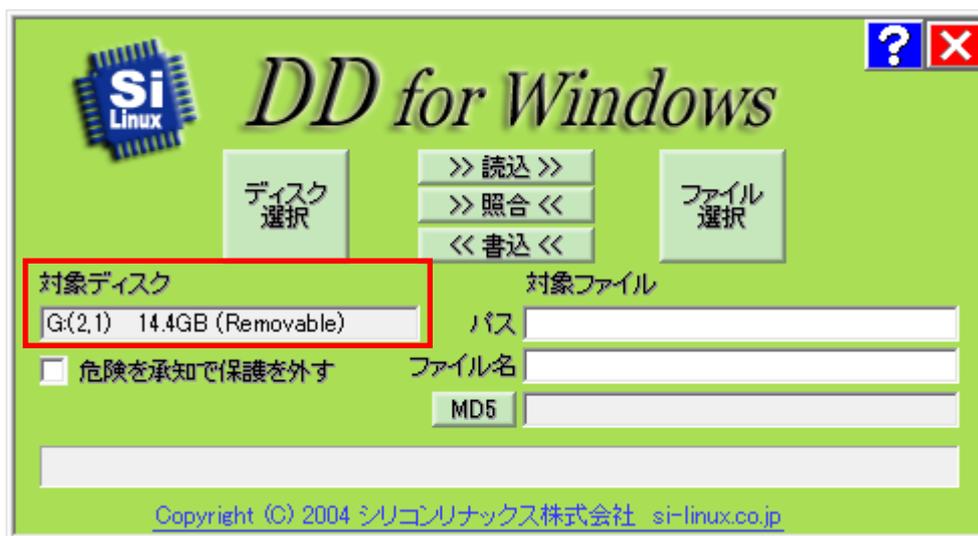


図 5-1-1-1. DD for Windows

- ⑦ 「ファイル選択」ボタンを押してください。
ファイル選択画面が開くので、手順④で展開した「RecoveryImage.ddi」を選択してください。

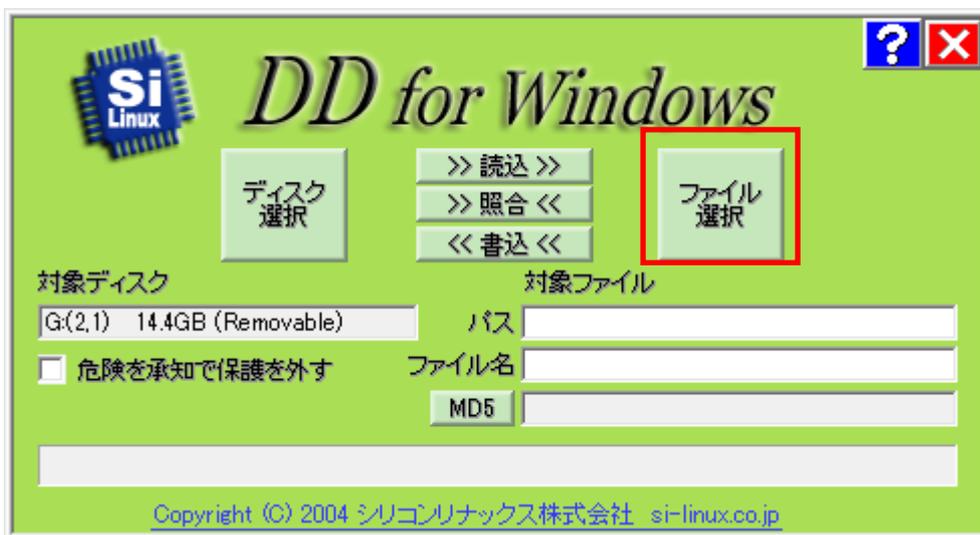


図 5-1-1-2. ファイル選択

- ⑧ 「対象ファイル」の項目に RecoveryImage.ddi が表示されたことを確認してください。

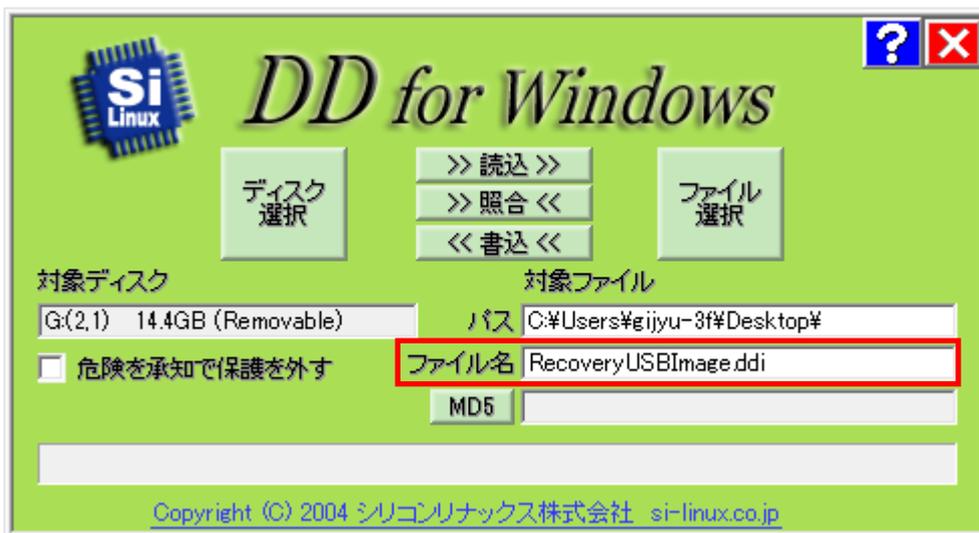


図 5-1-1-3. 対象ファイル

- ⑨ 「<<書込<<」ボタンを押してください。
SD カードへ書き込みが始まります。
書き込みが完了するまでお待ちください。



図 5-1-1-4. 書き込み開始

以上でリカバリ用 SD カードの作成は完了です。
リカバリ用 SD カードは一度作成すれば次回以降も使用することができます。

5-2 システムの復旧（出荷イメージデータ）

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

- ※ システムを工場出荷状態へ復旧するとメインストレージにあるデータはすべて消えてしまいます。必要なデータがある場合は、復旧作業を行う前に保存してください。
- ※ バックアップファイルは、必ず対象となる本体で作成されたものを使用してください。他の本体のバックアップファイルでは動作しないので注意してください。
- ※ バックアップデータで復旧を行うとメインストレージのデータは、バックアップファイルの状態に戻ります。必要なデータがある場合は、復旧作業を行う前に保存してください。

●システムの復旧（バックアップデータ）の手順

- ① USB メモリ、SD カードなどのストレージメディアが接続されている場合は、ストレージメディアを取り外してください。
- ② リカバリ用 SD カードを起動させます。起動方法については、ハードウェアマニュアルを参照してください。
- ③ SD カードから起動すると、Debian10.1 デスクトップ画面が起動します。コンソールを起動します。
- ④ USB キーボードを挿入して、下記のコマンドを実行します。

```
$ su
rootroot
# mount /dev/mmcblk1p3 /mnt
# gzip -dc < /mnt/backup.img |dd of=/dev/mmcblk2 bs=8M
```

書き込みが完了するまで 20 分程度かかります。
コマンドが終了すれば書き込み終了です。

- ⑤ 「poweroff」コマンドを実行して電源を落とし、リカバリ用 SD カード、保存メディアを外します。シャットダウン後、dipsw を eMMC ブートに戻します。

```
# poweroff
```

- ⑥ デスクトップが表示されて正常に起動すれば、システム復旧は完了です。

5-3 システムの復旧（バックアップデータ）

「システムのバックアップ」で作成したバックアップファイルを使用して、メインストレージ（eMMC）をバックアップファイルの状態に復旧させることができます。

- ※ システムを工場出荷状態へ復旧するとメインストレージにあるデータはすべて消えてしまいます。必要なデータがある場合は、復旧作業を行う前に保存してください。
- ※ バックアップファイルは、必ず対象となる本体で作成されたものを使用してください。他の本体のバックアップファイルでは動作しないので注意してください。
- ※ バックアップデータで復旧を行うとメインストレージのデータは、バックアップファイルの状態に戻ります。必要なデータがある場合は、復旧作業を行う前に保存してください。

●システムの復旧（バックアップデータ）の手順

- ① リカバリ用 SD カードを起動させます。起動方法については、ハードウェアマニュアルを参照してください。
- ② SD カードから起動すると、Debian10.1 デスクトップ画面が起動します。コンソールを起動します。
- ③ バックアップデータが格納された USB メモリと USB キーボードを挿入します。
- ④ USB メモリをマウントします。マウント方法は「4-5 ストレージデバイスについて」を参照してください。ここでは、デバイスが「sda1」として認識された場合のコマンドを記載します。

```
$ su
rootroot
# mount /dev/sda1 /mnt
```

- ⑤ USB キーボードを挿入して、下記のコマンドを実行します。

```
# gzip -dc < /mnt/backup.img |dd of=/dev/mmcblk2 bs=8M
```

書き込みが完了するまで 20 分程度かかります。
コマンドが終了すれば書き込み終了です。

- ⑥ 「poweroff」コマンドを実行して電源を落とし、リカバリ用 SD カード、保存メディアを外します。シャットダウン後、dipsw を eMMC ブートに戻します。

```
# poweroff
```

- ⑦ デスクトップが表示されて正常に起動すれば、システム復旧は完了です。

5-4 システムのバックアップ

メインストレージ (eMMC) の状態をファイルに保存します。バックアップファイルはリカバリ用 SD カードに保存できるほか、外部メモリとして、USB メモリ、SD カードなどに保存することもできます。外部メモリの空き容量は、バックアップファイルの保存に十分な空き容量が必要となります。安全のためメインストレージの容量以上の空き容量がある外部メモリを用意してください。

バックアップソフトにフォーマット機能はありません。外部メモリはあらかじめ Windows、Linux などでもフォーマットしてください。対応しているファイルシステムは、NTFS、EXT2、EXT3 となります。

※ バックアップファイルのサイズが 4GByte を超える可能性があるため、FAT、FAT32 ファイルシステムは使用しないでください。

※ バックアップファイルのサイズは、システムの状態によって変化しますので注意してください。

※ 作成されたバックアップファイルは、バックアップ作業を行った本体でのみ動作します。同じ型の本体であっても、他の本体では動作しませんので注意してください。

●システムのバックアップの手順

- ① リカバリ用 SD カードを起動させます。起動方法については、ハードウェアマニュアルを参照してください。
- ② SD カードから起動すると、Debian10.1 デスクトップ画面が起動します。コンソールを起動します。
- ③ USB キーボードとバックアップファイルを保存するための USB メモリを挿入します。
- ④ USB メモリをマウントします。マウント方法は「4-5 ストレージデバイスについて」を参照してください。ここでは、デバイスが「sda1」として認識された場合のコマンドを記載します。

```
$ su
rootroot
# mount /dev/sda1 /mnt
```

- ⑤ USB キーボードを挿入して、下記のコマンドを実行します。

```
# dd if=/dev/mmcblk2 bs=8M |gzip -c > /mnt/backup.img
```

書き込みが完了するまで 20 分程度かかります。
コマンドが終了すれば書き込み終了です。

- ⑥ 「poweroff」コマンドを実行して電源を落とし、リカバリ用 SD カード、保存メディアを外します。シャットダウン後、dipsw を eMMC ブートに戻します。

```
# poweroff
```

付録

A-1 参考文献

- 「ふつうのLinux プログラミング Linux の仕組みから学べる GCC プログラミングの王道」
 - 著者 青木 峰郎
 - 発行所 ソフトバンク パブリッシング
 - 発行年 2005 年
- 「How Linux Works Linux の仕組み」
 - 著者 Brian Ward
 - 訳 吉川 典秀
 - 発行所 毎日コミュニケーションズ
 - 発行年 2006 年
- 「Linux デバイスドライバ 第3版」
 - 著者 Jonathan Corbet
Alessandro Rubini
Greg Kroah-hartman
 - 訳 山崎 康宏
山崎 邦子
長原 宏治
長原 陽子
 - 発行所 オライリー・ジャパン
 - 発行年 2005 年

このマニュアルについて

- (1) 本書の内容の一部又は全部を当社からの事前の承諾を得ることなく、無断で複写、複製、掲載することは固くお断りします。
- (2) 本書の内容に関しては、製品改良のためお断りなく、仕様などを変更することがありますのでご了承下さい。
- (3) 本書の内容に関しては万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなどお気づきのことがございましたらお手数ですが巻末記載の弊社までご連絡下さい。その際、巻末記載の書籍番号も併せてお知らせ下さい。

77G080002A

2021年 4月 第1版

 株式会社アルゴシステム

本社

〒587-0021 大阪府堺市美原区小平尾656番地

TEL (072) 362-5067

FAX (072) 362-4856

ホームページ <http://www.algosystem.co.jp>