

AVR280 : USBホストCDC実演

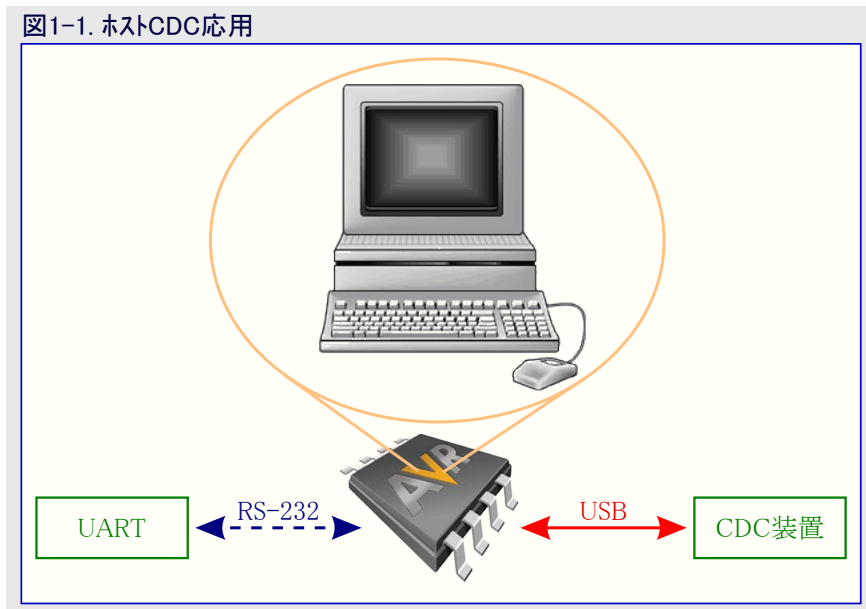
1. 序説

RS232インターフェースはUSBインターフェースに置き換えられ、新しい世代のPCから無くなっています。この変更に従うために、UARTインターフェースに基づく応用はUSBへ移転しなければなりません。USBへの移転はPCと装置の両方の側での大変な開発を意味し得ます。この開発を避けるために、Atmelは以下の利点を持つCDCクラス(Communication Device Class:通信装置クラス)に基づく解決法を提供します。

- CDC装置応用(AVR272応用記述をご覧ください) : PCに接続することができるUSB装置のようなもので仮想シリアルポートとして表れます。
- CDCホスト応用 : この応用はPCを置き換えて、CDC装置を迎え入れ、簡単で強力な通信を許します。

本資料の狙いはSTK525またはUSBKEYスターキットを使ってホストCDC応用を開始して実装する方法を記述することで、そして最後に2つのPC間で双USB-UASRブリッジの簡単な例を紹介しします。

AVR USBソフトウェア構成(<http://www.atmel.com>)とCDC仕様(<http://www.usb.org>)の熟知が仮定されています。



2. 動作の理屈

2.1. CDC構成設定

2.1.0.1. USB

CDCクラス構成設定は以下のような2つのインターフェースを含みます。

- データインターフェース : データ交換のために、転送方向当たり1つで、2つのパイプ(代表的に大量(バルク))から成ります。
- 通信インターフェース : 装置の動作状態を管理するための要求送出、それと事象通知に使われます。これは2つの要素間で共有されます。
 - 管理要素はエンドポイント0から成り、標準と特定の要求を通して装置の構成設定と制御を行います。
 - 任意選択通知要素は割り込み(また大量(バルク)かもしれません)エンドポイントから成り、ホストに事象を通知するために装置によって使われます。転送されるメッセージは可変長領域が後続する、8バイトの先頭部として構成されます。

結論として、代表的なCDC応用は既定制御エンドポイントに加えて2つのパイプが必要です。しかし、(既定ドライバを使って)任意選択の通知要素を含む場合にだけ、CDC装置が標準PCによって受け入れられることに注意してください。



8ビット **AVR**[®]
マイクロコントローラ

応用記述

本書は一般の方々の便宜のため有志により作成されたもので、Atmel社とは無関係であることを御承知ください。しおりのはじめにでの内容にご注意ください。

Rev. 7727A-09/07, 7727AJ2-05/21

2.1.0.2. 模式

CDCクラス仕様は多数の通信モードを導入します。各モードは実装されるインターフェースの形式によって特性付けられ、命令や規約が支援されます。これは特別な規約層(例えばV42bis)を使うかもしれないUSB変復調器やUSB電話などさえとも通信するために、特に使われます。

しかし、このようなモードについて関心を持たず、只2つの応用間でデータを交換することを欲する使用者に対して、これらは無関係です。この応用記述はこれらのモードと関連する命令や要求を読者に短く紹介します。けれども、その基本的な到着点はホストCDCファームウェア低位基本構造を説明することと、評価例とで最も簡単な構成設定を実演することです。

2.2. 転送

2.2.1. データ転送

2.2.1.1. 生データ

一旦ホストによって装置が列挙(接続認識)されてしまうと、応用間でデータを簡単に送ることができます。

- 装置はどれかの量のデータでそのINエンドポイントを満たすことができます。ホストは可能な限り度々INエンドポイントをポーリングし、有り得るどんなデータもそのINパイプで取得することを引き受けます。
- ホストはどれかの量のデータでそのOUTパイプを満たすことができます。装置はホストが送信を完了すると直ぐにそのOUTエンドポイントでパケットを受信します。

それはUARTの容易さを除き、USBの能力でデータを交換する2つの基本的な応用に対して最も簡単な方法です。

- 大量(バルク)転送法の使用は原理的に全速(Full-speed)に於いて最大1.2Mバイト/秒に達せません。
- USBは低減された容量(と低費用)の接続性

これはUART-USBブリッジの最も簡単な使用の場合です。このような構成設定では、一旦装置が列挙(接続認識)されて構成設定されると、管理インターフェースは脇に置かれて、データインターフェースを通して全てのデータが交換されます。

2.2.1.2. カプセル化データ

より高い水準の応用に関し、CDCクラスは規約データ包みでパケットを扱うためにデータカプセル化の形式を定義します。

この形態は簡単な実演の目標の向こうになるため、ここでは検討されません。より多くの情報については「CDCクラス仕様1.1版」の11ページで表1をご覧ください。

2.2.2. 通信管理

クラスのこの部分は簡単なデータ交換応用に対して必須ではありません。

2.2.2.1. 管理要素

既定制御エンドポイントを通して、ホストは装置に双方向の要求を送ることができます。これらの要求の形式はUSB仕様2.0で定義される配置に従います。

図2-1. 管理要求パケット形式

bmRequestType	bRequest	wValue	wIndex	wLength	データ
---------------	----------	--------	--------	---------	-----

次の2つ要求形式が考慮され得ます。

- 装置を特定の状態または構成設定に設定する、または情報を送るための要求
 - **SET_LINE_CODING** : この要求はパリティ、ボーレートと他のいくつかのパラメータで装置を構成設定します。
 - **SET_HOOK_STATE** : この要求は装置の信号線を特定の状態(オンフック、オフフック、詮索)に置きます。
 - **SEND_ENCAPSULATED_COMMAND** : この要求は特定のカプセル化規約内でパケットを送ります。
 - その他(CDCクラス仕様の6.1.項をご覧ください。)
- 装置の状態または構成設定、他の何かの情報を得るための要求
 - **GET_LINE_CODING** : この要求は装置構成設定を取得します。
 - **GET_ENCAPSULATED_RESPONSE** : この要求は特定のカプセル化規約内でパケットを取得します。
 - その他(CDCクラス仕様の6.1.項をご覧ください。)

2.2.2.2. 通知要素

この任意選択パイプ(割り込みIN転送)を通して、装置はホストへ特別な事象通知を転送することができます。

図2-2. 通知パケット形式

bmRequestType	bNotification	wValue	wIndex	wLength	任意データ
---------------	---------------	--------	--------	---------	-------

いくつかの例:

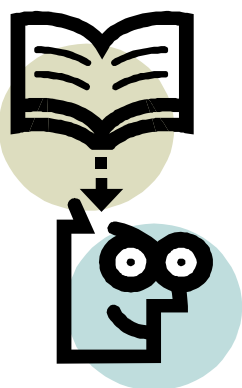
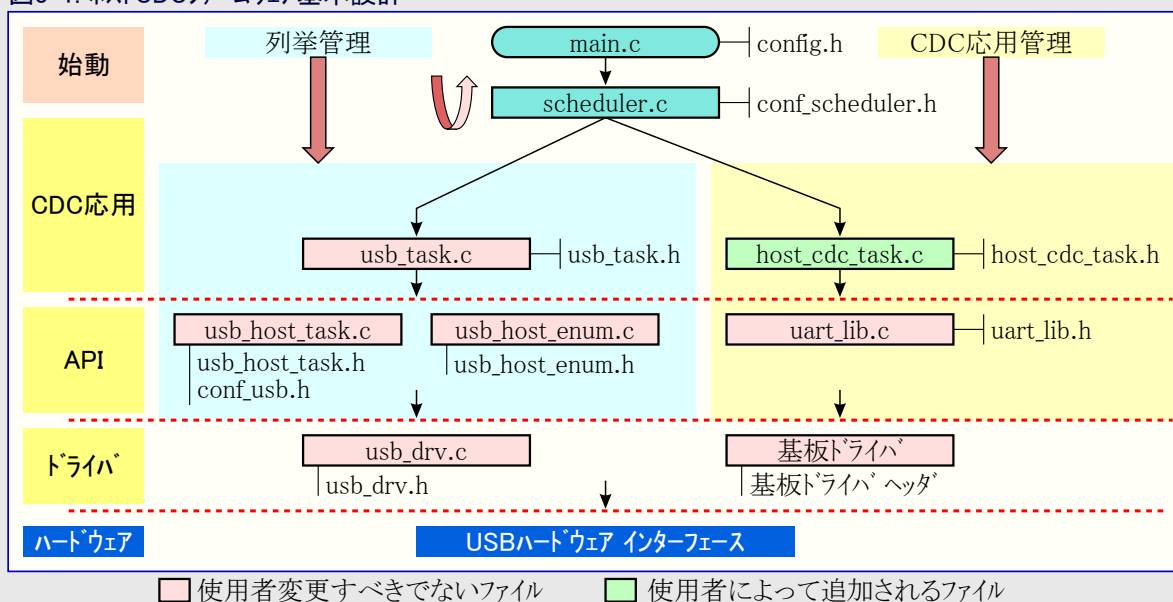
- **NETWORK_CONNECTION** : 装置は(例えば、変更後の)接続状態についてホストに通知します。
- **RESPONSE_AVAILABLE** : 装置は応用が可能なことをホストに通知します。ホストはこの応答を得るために管理要素を通して**GET_ENCAPSULATED_RESPONSE**要求を送ることが必要です。
- その他(CDCクラス仕様の6.3.項をご覧ください。)

通信管理についてのより多くの詳細と情報に関しては「CDCクラス仕様」の6章を読んでください。

3. Atmelソフトウェア基本設計

下は動作に関して必要とされる全てのファイルが表れるホストCDCファームウェアの基本設計の概要です。

図3-1. ホストCDCファームウェア基本設計



CDCの管理は“host_cdc_task.c”ファイルで行われます。計画機構によって周期的に呼び出される主関数は以下のような3つの主な操作を扱うhost_cdc_task(void)です。

- 接続(と切断)の検出
 - そのインターフェース記述子に従ったどれかの新しい装置の受け入れまたは排除
 - CDCソフトウェア チャンネルとの物理的なパイプの連携
- データ転送
 - やって来るデータの流れ検査
 - 使用者応用によって要求された場合のデータ送出
- 管理転送
 - 事情通知が受信されたかどうかの検査
 - 使用者は既定制御エンドポイントを通して要求を送ることもできます。

3.1. 列挙(接続認識)

装置がホストに繋がる時に列挙(接続認識)が始まります。USBホストファームウェアの低位タスクが("conf_usb.h"ファイルで定義された)支援インターフェースの一覧と装置記述子を比較することによって装置インターフェースが受け入れられたなら、その後にhost_cdc_task()は接続通知(Is_new_device_connection_event()マクロがTRUEを返すか)を見ます。

現在受け入れられたインターフェース数がGet_nb_supported_interface()関数によって返されます。各インターフェース番号に対して、プログラムはGet_class(i)、Get_subclass(i)、Get_protocol(i)のマクロによって装置のクラス、補助クラス、規約符号にアクセスします。

最初に、プログラムは接続した装置がCDCデータインターフェースを持つかどうかを調べます。装置インターフェースが受け入れられたなら、接続関数はより共通的な名前のpipe_cdc_data_bulkinとpipe_cdc_data_bulkoutとそれらを連携するために、どのパイプがINでどのパイプがOUTかを検索します。その後、パイプでのデータ受信を許可するためにINパイプは凍結を解除されます。

その後、プログラムは接続した装置がCDC通信インターフェース(通知要素)を持つかどうかを調べます。もし持つなら、パイプアドレスも共通名のpipe_cdc_comm_intで格納されます。使用者はラベルのCDC_USE_MANAGEMENT_INTERFACEを定義することによって管理インターフェース検出を許可します。管理要求が使われるかどうかによってそれが必要とされるので、インターフェース番号も変数cdc_interface_commに格納されます。

一旦接続が受け入れられると、cdc_connectedフラグが"1"に設定され、使用者応用によってパイプを使うことができます。

下は対応する関数のコードです。

コード3-1. CDC装置接続検出

```

if(Is_new_device_connection_event()) // 装置接続
{
    for(i=0;i<Get_nb_supported_interface();i++)
    {
        // データインターフェース
        if((Get_class(i)==CDC_DATA_CLASS) && (Get_protocol(i)==CDC_DATA_PROTOCOL))
        {
            cdc_connected=1;
            Host_enable_sof_interrupt();
            LOG_STR_CODE(log_cdc_connect);
            if(Is_ep_addr_in(Get_ep_addr(i,0)))
            { // そうなら、それをCDCデータINパイプと連携
                pipe_cdc_data_bulkin = host_get_hwd_pipe_nb(Get_ep_addr(i,0));
                pipe_cdc_data_bulkout = host_get_hwd_pipe_nb(Get_ep_addr(i,1));
            }
            else
            { // そうでなければ、逆で連携
                pipe_cdc_data_bulkin = host_get_hwd_pipe_nb(Get_ep_addr(i,1));
                pipe_cdc_data_bulkout = host_get_hwd_pipe_nb(Get_ep_addr(i,0));
            }
            Host_select_pipe(PIPE_CDC_DATA_IN);
            Host_continuous_in_mode();
            Host_unfreeze_pipe();
            break;
        }
        // 管理インターフェース
#ifdef CDC_USE_MANAGEMENT_INTERFACE
        if(Get_class(i)==CDC_COMM_CLASS && Get_protocol(i)==CDC_COMM_PROTOCOL)
        {
            cdc_interface_comm = i; // インターフェース番号格納
            pipe_cdc_comm_int = host_get_hwd_pipe_nb(Get_ep_addr(i,0));
            Host_select_pipe(PIPE_CDC_COMM);
            Host_continuous_in_mode();
            Host_unfreeze_pipe();
        }
#endif
    }
}

```

3.2. データ転送

データ転送は実装が非常に容易です。

3.2.1. データ受信

CDC装置が接続された場合、プログラムはパイプが新しいデータを受信したかどうかを可能な限り度々(関数が移行される度毎に)調べます。

現在のファームウェアはパイプデータで以下のような2つの操作を許します。

- データは配列に格納されます。
 - `cdc_stream_in_array[CDC_STREAM_IN_SIZE]`配列はファームウェアによって到着データで満たされます。
 - `rx_counter`変数は配列内で書かれるべきバイトの位置を示します(0に初期化され、この緩衝部は`rx_counter`が`CDC_STREAM_IN_SIZE`と等しい時が満杯です)。
 - 使用者ファームウェアが配列からデータを読む時に、データを引き継ぐのに別の指標変数を使うか、または一度に配列全てを読んで`rx_counter`を解除するかのどちらかでなければなりません。配列からの各バイト読み込みに対して使用者が`rx_counter`を減ら(-1)して、配列全体を読む前にその関数を抜けた場合、問題が発生するでしょう(例えば次のパイプ受信での不正データ)。
- データはUARTに送られます(USB-UARTブリッジ接続)。
 - 全てのバイトがUARTに送られます。
 - これは次のデータへの引継ぎを試みる前に送信されるべき各バイトを待つ閉塞(完了復帰型)関数です(この限度は容易に上げることができます)。
 - この動作形態は`CDC_USE_UART`ラベルを定義することによって許可されます。

コード3-2. 装置からのデータ読み込み

```
Host_select_pipe(PIPE_CDC_DATA_IN);
if (Is_host_in_received() && (Is_host_stall()==FALSE))
{
#ifdef CDC_USE_UART
while (Host_data_length_U8() != 0)
{
uart_putchar(Host_read_byte());
}
Host_ack_in_received(); // パイプは空
Host_send_in(); // 更なるデータ受信の準備可
#else
while ((rx_counter != CDC_STREAM_IN_SIZE) && (Host_data_length_U8() != 0))
{
cdc_stream_in_array[rx_counter] = Host_read_byte();
rx_counter++;
}
if (Host_data_length_U8() == 0)
{
Host_ack_in_received(); // パイプは空
Host_send_in(); // 更なるデータ受信の準備可
}
#endif
}
```

これらの操作は評価目的用に実装されています。使用者は現在の関数を“現状そのまま”として使うことができますが、パイプへ直接引き継ぐ、自身のデータ処理部(または例えばパケット包み)を実装することも自由です。

3.2.2. データ送信

動作の理屈はデータ受信段よりも非常に簡単です。送信されるべきデータが最初にcdc_stream_out_array[CDC_STREAM_OUT_SIZE]配列へ格納されます。tx_counter全体変数が現在格納されたバイト数、その結果として格納されるべき次バイトの位置を示します。

配列に対して2つの有り得る供給元があります。

- 使用者プログラム：使用者特定ファームウェアはデータを配列に格納し、各バイト書き込みに対してtx_counterを増やすことができます(データが全く格納されていない時に0へ初期化されます)。
- UART：ラベルCDC_USE_UARTが定義されている場合、配列はUARTで受信された新しいバイトの各々で満たされます。

更に、OUTパイプに転送されるべき配列データに関して2つの有り得る状況があります。

- 緩衝部満杯：緩衝部が満ちる(tx_counter=CDC_STREAM_OUT_SIZE)と直ぐに、全ての配列データがパイプに転送されます。
- 時間超過：cdc_cpt_sof時間計数変数はsof_action()関数に於いて各USBフレーム開始(1ms毎の)割り込みで増加されます。この計数器が使用者定義のCDC_NB_MS_BEFORE_FLUSHに達するか、または越える時に配列が空でなければ、全ての緩衝部データがパイプに転送されます。

USBのパイプ送信は cdc_pipe_out_usb_flush()関数によって保証されます。

コード3-3. 装置へのデータ送出

```
#ifdef CDC_USE_UART
// USBに格納されるべきUARTの新規データ有無検査
if (uart_test_hit() && (tx_counter != CDC_STREAM_OUT_SIZE))
{
    cdc_stream_out_array[tx_counter] = uart_getchar();
    tx_counter++;
}
#endif

// パイプ破棄の必要(緩衝部満杯または時間超過)の有無検査必要
if (((cdc_cpt_sof >= CDC_NB_MS_BEFORE_FLUSH) && (tx_counter != 0)) || (tx_counter == CDC_STREAM_OUT_SIZE))
{
    cdc_cpt_sof = 0;
    cdc_pipe_out_usb_flush();
}
```

コード3-4. 付加関数

```
void cdc_pipe_out_usb_flush (void)
{
    Host_select_pipe(PIPE_CDC_DATA_IN); // 大量(バルク)INは凍結されなければならない、
    Host_freeze_pipe(); // 大量(バルク)OUTは送られないかもしれません。
    if (PIPE_GOOD == host_send_data(PIPE_CDC_DATA_OUT, tx_counter, cdc_stream_out_array))
    {
        tx_counter = 0; // フレームが送られない場合、次の時に再び試みます(データは失われません)。
    }
    Host_select_pipe(PIPE_CDC_DATA_IN);
    Host_unfreeze_pipe();
}

void sof_action(void)
{
    cdc_cpt_sof++;
}
```


3.3. 通信管理

3.3.1. 管理要素

CDCクラス仕様で定義されたCDC特定要求はエンドポイント0を通して転送されます。これらの要求は以下の形式で定義することができます。

コード3-5. 管理要求配置

```
#define host_cdc_get_line_coding() (usb_request.bmRequestType = BM_REQUEST_TYPE, ¥
usb_request.bRequest = B_REQUEST, ¥
usb_request.wValue = W_VALUE, ¥
usb_request.wIndex = W_INDEX, ¥
usb_request.wLength = W_LENGTH, ¥
usb_request.uncomplete_read = FALSE, ¥
host_send_control(data_stage))
```

ここで赤字(訳注:原文は太斜体)のパラメータは特定の要求に合うパラメータによって置き換えられなければなりません。

W_INDEX領域は代表的に装置の(許可されていれば)管理インターフェースに割り当てられた"cdc_interface_comm"と等価です。

W_LENGTH領域は要求で送信されるべきデータバイト数を含みます。

(送信または受信されるべき)データバイトは"data_stage"配列に格納されます。

使用者は"host_cdc_task.h"ファイルを編集することによって容易に他の要求を追加することができます。けれども、それらのいくつかは既にAtmelホストCDCファームウェアに統合されています。

3.3.1.1. カプセル化要求

これらの要求は特定規約に従ってカプセル化された特定要求を送るのに使われます。

表3-1. SEND_ENCAPSULATED_COMMAND要求

bmRequestType	bRequest	wValue	wIndex	wLength	データ
0 01 00001	\$00	\$00	インターフェース	この要求に関連するデータの量	制御規約に基づく命令

表3-2. GET_ENCAPSULATED_RESPONSE要求

bmRequestType	bRequest	wValue	wIndex	wLength	データ
1 01 00001	\$01	\$00	インターフェース	この受信に関連するデータの量	データに依存する規約

3.3.1.2. 通信パラメータ要求

これらの要求はそのUART通信のためにCDC装置へ(またはから)形態を設定(または取得)するのに使われます。

表3-3. SET_LINE_CODING要求

bmRequestType	bRequest	wValue	wIndex	wLength	データ
0 01 00001	\$20	\$00	インターフェース	\$07	信号線符号化構造体

表3-4. GET_LINE_CODING要求

bmRequestType	bRequest	wValue	wIndex	wLength	データ
1 01 00001	\$21	\$00	インターフェース	\$07	信号線符号化構造体

表3-5. 信号線符号化構造体

変位(オフセット)	領域	バイト数	値種別	説明
0	dwDTERate	4	数値	秒当たりのビット数でのデータ端末速度
4	bCharFormat	1	数値	停止ビット: 0=1停止ビット、1=1.5停止ビット、2=2停止ビット
5	bParityType	1	数値	パリティ: 0=なし、1=奇数、2=偶数、3=マーク1(1)、4=スペース(0)
6	bDataBits	1	数値	データビット数(5,6,7,8,または16)

3.3.2. 通知要素

追加のINエンドポイントから成る通知要素が装置からの事象通知を受け取ります。

現在のAtmelのホストCDCソフトウェアはこのパイプに対するパケット包みを含みません。しかし使用者の通知処理部を迎えるための場所は準備されています。

このインターフェースによって提供される機能についてのより多くの情報に関してはCDCクラス仕様を読んでください。

コード3-5. 通知パイプ処理部雛形

```
Host_select_pipe(PIPE_CDC_COMM);
if (Is_host_in_received())
{
    // 装置によって送られた通知メッセージをここで扱います。
    // 通知メッセージは以下の構造体を持ちます。:
    // bmRequestType, bNotification, wValue, wIndex, wLength, Data (wLengthはData領域のバイト数)

    // - NETWORK_CONNECTION: 装置がネットワークに接続されたことを示します。
    // - RESPONSE_AVAILABLE: 装置がカプセル化された応答を持つことを示します(ホスト要求待機)。
    // - SERIAL_STATE: 装置のUARTの状態(異常、搬送とその他の信号)を示します。
    // - その他 ~

    // ~ さて ~ 只コーディングしてください。~
    Host_ack_in_received();
    Host_send_in();
}
```

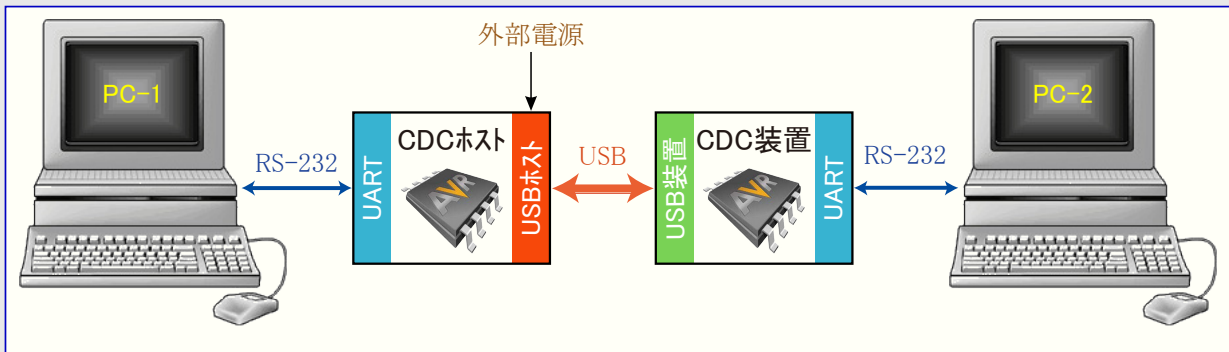
4. 例

4.1. 概要

この理屈の全てが複雑と思われるかもしれないので、ここでは評価目的(双USB-UARTブリッジ)でCDCクラス実装について素早い評価と使用者の応援を許す簡単な例です。

この構成設定では、CDCホスト応用がPC-1のシリアルポートに接続されたUARTを持ちます。CDC装置も同じPC-1の別のシリアルポートか、または別のPC-2のシリアルポートに接続されたUARTを持ちます。両方のCDC応用がUSB接続を通して共に接続されます。工業的または消費者の応用として総合的に役立つこの応用は、単にCDCデータ転送の構造を示します。

図4-1. 双USB-UARTブリッジ評価例



注: それらがUSBポートだけ利用可能なら、PCでRS232を提供するために追加のCDC装置基板を使うことができます。

CDC装置はAtmelのウェブサイト(<http://www.atmel.com>)で入手可能なソフトウェア1式を用いてどのAVR USBにも実装することができます。CDCホストはこれもインターネットで入手可能な対応するソフトウェア1式を使います。

4.2. ハードウェア

両ソフトウェア1式は入手可能なスタートキットで走行することができます。著述時点に於いて、ホストCDC1式は(AT90USB647/1287を特徴とする)STK525またはUSBKEY製品で走行することができ、装置CDC1式はSTK525、USBKEY(AT90USB64x/128x)またはSTK526(AT90USB82/162)で走行することができます。

USB装置基板は最も簡単な動作のためにバス給電形態に構成設定されるべきです。USBホスト基板はUSB装置基板へ電力を供給するために、自己給電(外部電源)で構成設定されなければなりません。

4.3. ソフトウェア

4.3.1. マイクロコントローラ

4.3.1.1. 動作説明

この例は管理インターフェースを通してデータを交換しません。けれども、他のCDC応用との共通性を保証するために、このインターフェースが実装されるかもしれません。

一旦列挙(接続認識)されると、PC-1から受信した全てのバイトがUARTからCDCホストのOUTパイプに転送され、その後にCDC装置のOUTエンドポイントで受信され、そして最後にUARTを通してPC-2に転送されます。PC-2によって送られたバイトは逆方向で進んでPC-1のシリアルポート緩衝部に到着します。

4.3.1.2. 構成設定

正しい動作を保証するために各マイクロコントローラに於いていくつかのパラメータが定義されなければなりません。ソフトウェア1式は変更される必要がなく、それは“現状そのまま”として動作し、下で与えられる値で構成設定されます。

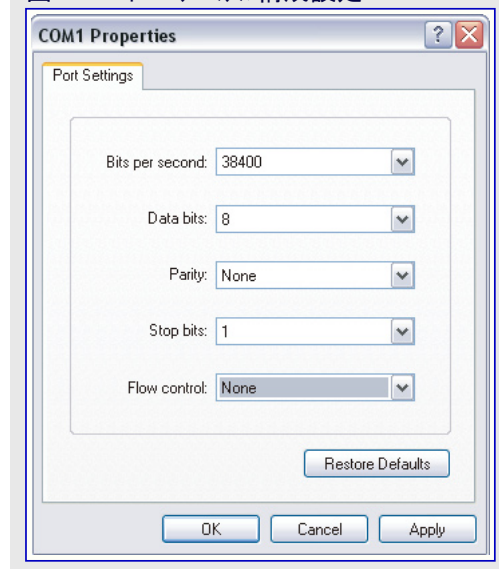
- UARTボーレート：“config.h”ファイルで、望むボーレートにラベルBAUDRATEを定義してください。1式は38.4kbps(BAUDRATE=38400)の既定値でやって来ます。
- “conf_usb.h”ファイルでのUSB構成設定：
 - ・ CLASS_SUBCLASS_PROTOCOL配列はCDCデータインターフェースとCDC通信インターフェースの値を含まなければなりません。
 - ・ Host_sof_action()はsof_action()関数(これの原型も宣言されなければなりません)へリンクされなければなりません。
- ホストCDC構成設定：“config.h”ファイルで、または“host_cdc_task.c”ファイルによってアクセスし易いどれかのヘッダファイルは以下の値またはラベルを定義しなければなりません。
 - ・ CDC_USE_MANAGEMENT_INTERFACEは(例えこのインターフェースを通してデータが全く交換されなくても)定義されなければなりません。
 - ・ CDC_USE_UARTは(USB-UARTブリッジ機能を許可するために)定義されなければなりません。
 - ・ CDC_NB_MS_BEFORE_FLUSHは人間制御応用に関してあまり重要ではなく、故にこれは既定による\$05に設定することができます(この値の影響は応用に依存するかもしれません)。
 - ・ CDC_STREAM_OUT_SIZEとCDC_STREAM_IN_SIZEは予期するデータ速度に依存します。より高い予期されるデータ速度(実際の秒当たりで送られるかもしれない文字数)はより高いそれら2つの値になります。しかし、(データ損失を防ぐために)データパイプまたはエンドポイントの容量を超えないでください。既定値は16(\$10)です。

4.3.2. PCのシリアルポート

PCのどれかのシリアルポートを手軽に利用するため、あなたは端末を動かすかもしれません。Windows下でハイパーターミナルを開始することができます(プログラム⇒アクセサリ⇒通信)。最初に応用(ホストまたは装置)が接続されるCOMポートを選択しなければなりません。そしてポートの詳細な構成設定が正しく入力されなければなりません。無変更のAtmelの1式を使うなら、右の形態を設定しなければなりません。

その後にシリアルポート開始で送る文字の入力や、ポートで受信された文字を見ることが出来る端末ダイアログ画面が現れます。

図4-2. ハイパーターミナル構成設定



5. 結び

結論として、変復調器、携帯電話、LANインターフェースのような装置を支援するために、CDCクラスはかなり多くの異なる構成設定を網羅し、多数の通信規格に合う広範囲な仕様です。

このような装置の実装に必要なとされる作業負担が非常に重要で有り得るとは言え、データ送信の基本的な実装は容易に得やすくなります。この応用記述は今日の技術を用いて、使用が簡単で信頼に足る強力な通信方法を構成するのに、AtmelのAVR USB製品のホスト能力を使うことを望む人々を手助けするために作成されました。USB-UARTブリッジ(または同様の)のような応用を容易に作成することができます。

6. 関連資料

- AVR USB製品データシート
- USBソフトウェア フレームワーク
- CDC装置応用記述(AVR272)
- USB CDCクラス仕様

以下で入手できます。

- <http://www.atmel.com>
- <http://www.usb.com>



本社

Atmel Corporation

2325 Orchard Parkway
San Jose, CA 95131, USA
TEL 1(408) 441-0311
FAX 1(408) 487-2600

国外営業拠点

Atmel Asia

Unit 1-5 & 16, 19/F
BEA Tower, Millennium City 5
418 Kwun Tong Road
Kwun Tong, Kowloon
Hong Kong
TEL (852) 2245-6100
FAX (852) 2722-1369

Atmel Europe

Le Krebs
8, Rue Jean-Pierre Timbaud
BP 309
78054 Saint-Quentin-en-Yvelines
Cedex
France
TEL (33) 1-30-60-70-00
FAX (33) 1-30-60-71-11

Atmel Japan

104-0033 東京都中央区
新川1-24-8
東熱新川ビル 9F
アトメル ジャパン株式会社
TEL (81) 03-3523-3551
FAX (81) 03-3523-7581

製造拠点

Memory

2325 Orchard Parkway
San Jose, CA 95131, USA
TEL 1(408) 441-0311
FAX 1(408) 436-4314

Microcontrollers

2325 Orchard Parkway
San Jose, CA 95131, USA
TEL 1(408) 441-0311
FAX 1(408) 436-4314

La Chantrerie
BP 70602
44306 Nantes Cedex 3
France
TEL (33) 2-40-18-18-18
FAX (33) 2-40-18-19-60

ASIC/ASSP/Smart Cards

Zone Industrielle
13106 Rousset Cedex
France
TEL (33) 4-42-53-60-00
FAX (33) 4-42-53-60-01

1150 East Cheyenne Mtn. Blvd.
Colorado Springs, CO 80906, USA
TEL 1(719) 576-3300
FAX 1(719) 540-1759

Scottish Enterprise Technology Park
Maxwell Building
East Kilbride G75 0QR
Scotland
TEL (44) 1355-803-000
FAX (44) 1355-242-743

RF/Automotive

Theresienstrasse 2
Postfach 3535
74025 Heilbronn
Germany
TEL (49) 71-31-67-0
FAX (49) 71-31-67-2340

1150 East Cheyenne Mtn. Blvd.
Colorado Springs, CO 80906, USA
TEL 1(719) 576-3300
FAX 1(719) 540-1759

Biometrics

Avenue de Rochepleine
BP 123
38521 Saint-Egreve Cedex
France
TEL (33) 4-76-58-47-50
FAX (33) 4-76-58-47-60

文献請求

www.atmel.com/literature

お断り: 本資料内の情報はAtmel製品と関連して提供されています。本資料またはAtmel製品の販売と関連して承諾される何れの知的所有権も禁反言あるいはその逆によって明示的または暗示的に承諾されるものではありません。Atmelのウェブサイトに表示する販売の条件とAtmelの定義での詳しい説明を除いて、商品性、特定目的に関する適合性、または適法性の暗黙保証に制限せず、Atmelはそれらを含むその製品に関連する暗示的、明示的または法令による如何なる保証も否認し、何ら責任がないと認識します。たとえAtmelがそのような損害賠償の可能性を進言されたとしても、本資料を使用できない、または使用以外で発生する(情報の損失、事業中断、または利益の損失に関する制限なしの損害賠償を含み)直接、間接、必然、偶然、特別、または付随して起こる如何なる損害賠償に対しても決してAtmelに責任がないでしょう。Atmelは本資料の内容の正確さまたは完全性に関して断言または保証を行わず、予告なしでいつでも製品内容と仕様の変更を行う権利を保留します。Atmelはここに含まれた情報を更新することに対してどんな公約も行いません。特に別の方法で提供されなければ、Atmel製品は車載応用に対して適当ではなく、使用されるべきではありません。Atmel製品は延命または生命維持を意図した応用での部品としての使用に対して意図、認定、または保証されません。

© Atmel Corporation 2007. 不許複製 Atmel®、ロコとそれらの組み合わせ、AVR®とその他はAtmel Corporationの登録商標または商標またはその付属物です。他の用語と製品名は一般的に他の商標です。

© HERO 2021.

本応用記述はAtmelのAVR280応用記述(doc7727.pdf Rev.7727A-09/07)の翻訳日本語版です。日本語では不自然となる重複する形容表現は省略されている場合があります。日本語では難解となる表現は大幅に意識されている部分もあります。必要に応じて一部加筆されています。頁割の変更により、原本より頁数が少なくなっています。

必要と思われる部分には()内に英語表記や略称などを残す形で表記しています。

青字の部分はリンクとなっています。一般的に赤字の0,1は論理0,1を表します。その他の赤字は重要な部分を表します。