

#### 開発環境構築ガイド

株式会社アールエフリンク

2023 年 5月 1 日 ver 2.11a



## 目次

- 1.概要
- 2.開発内容と必要な環境について
- 3.開発キット(SDK)の内容
- 3.1 標準セットの内容
- 3.2 中継機セットの内容
- 4. LPWAの標準機能を利用する方法
- 4.1 FTDIドライバのインストール
- 4.2 teratermのインストールとシリアル設定
- 4.3 開発環境のイメージ図
- 5.SDKを利用して開発する方法
- 5.1 デバッグ環境の構築
- 5.2 統合開発環境インストール
- 5.3 SDKのプロジェクトファイルの展開
- 5.4 EWARMからプロジェクトを読み出す
- 5.5 プロジェクトファイルを読出し成功
- 5.6 プロジェクトのビルド
- 5.7 デバッグの準備
- 5.8 LPWAモジュールにROMデータのダウンロード
- 5.9 デバッグの開始
- 6.開発ボードの設定について
- 6.1 DipSWの説明
- 6.2 電源SWの説明
- 7.オプション品
- 7.1 RM-92X-USB (LPWA用USBドングル)
- 7.2 RM-92X-ANZ (パケットアナライザ)
- 7.3 パケットアナライザ GUI画面

#### 1.概要

本書は、RFLINK社製のLPWA通信モジュールを使用した開発を行う場合の開発環境についての説明書です。

対象モジュールは、RM-92A(20mW)、RM-92C(陸上移動無線局)、RM-92C1(陸上移動無線局)です。

LPWA通信モジュールは、内部のマイコンに、STマイクロエレクトロニクス社のSTM32L151(ARM CortexM3)を搭載していますので、SDKのソースコードをベースにドライバ追加やアプリケーションの追加・改造を行う場合には、ARM環境の開発環境が必要になります。

SDKで提供されるソースコードは、IARシステムズ社の統合環境(EWARM)、及びJi-Jet(JTAG-ICE)に適したコード体系になっていますが、コンパイラ依存のコード変更を行う事で、他メーカーのコンパイラや、フリーコンパイラのGNU環境による開発も可能になります。

## 2. 開発内容と必要な環境について

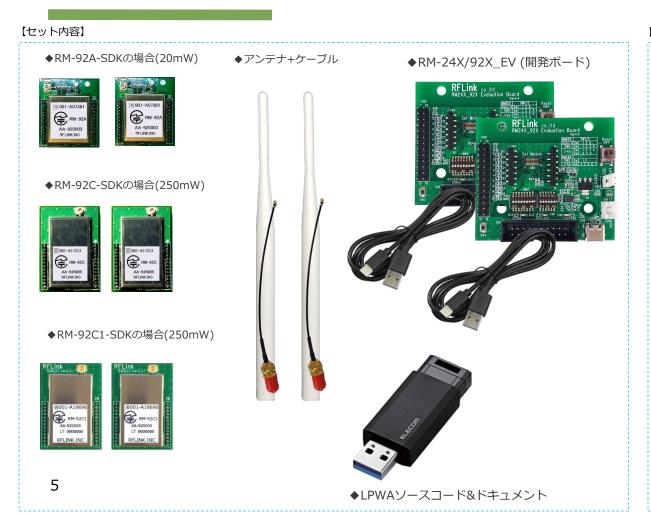
LPWAモジュールをどの様に使用するかによって、開発環境が異なります。

◎:必要 O:あると便利 ×:不要

開発内容	LPWAモジュール	RFLINK製開発ボード	RFLINK製USBドングル	パケットアナライザ	プロジェクト環境(ソースコード)
LPWAモジュールに実装されている機能を外部マイコンやPCから 制御して使用する ※LPWAモジュールとはUARTによるコマンドにより制御します	0	©	0	0	×
中継通信のテストをしたい	0	0	0	0	×
通信距離の確認をしたい	0	0	0	0	×
LPWAモジュールのPINに直接センサを接続したい ※LPWAモジュールのI2C、SPI、A/Dに直接信号を入力して無線通信したい	0	0	0	0	©
LPWAモジュールのGPIOピンを利用して外部機器をI/O制御したい  ※LPWAモジュールにはソースカスタマイズでPINの属性をGPIOに変更して GPIOとしてのPIN数を増やす事ができます。	0	©	0	0	©
通信フォーマットをカスタマイズしたい	0	0	0	0	0
スリープ時の消費電流を限界まで少なくしたい	0	0	0	0	0

# 3. 開発キット(SDK)の内容

3.1 標準セットの内容



【追加オプション】

◆i-Jet (JTAG-ICE) ※オプション IAR社製品



◆ST-Link ※オプション STマイクロ社製品



▲パケットモータツーⅡ. DFI INIX社制品



◆コンパイラ・デバッグ統合環境(EWARM) ※オプション IAR社製品



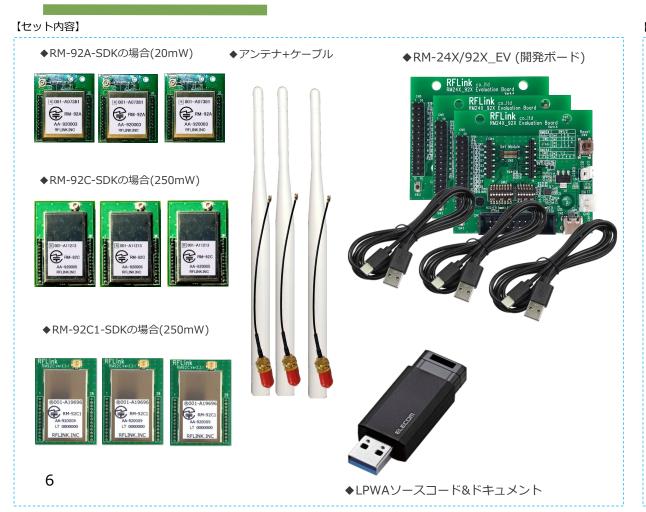
◆RM-92X-USB (LPWA-USBドングル)





## 3. 開発キット(SDK)の内容

3.2 中継機セットの内容



【追加オプション】

◆i-Jet (JTAG-ICE) ※オプション IAR社製品



◆ST-Link ※オプション STマイクロ社製品



▲パケットモータツー川、 RFI INIK社製品



◆コンパイラ・デバッグ統合環境(EWARM) ※オプション IAR社製品



◆RM-92X-USB (LPWA-USBドングル)





#### 4.LPWAの標準機能を利用する方法

4.1 FTDIドライバのインストール

開発ボードをPCに接続して使用するためのドライバ設定を行います。 PCとは、シリアル通信ソフトウェアを利用して接続します。本書では、フリーソフトウェアの「teraterm.exe」を利用して接続する方法で説明します。

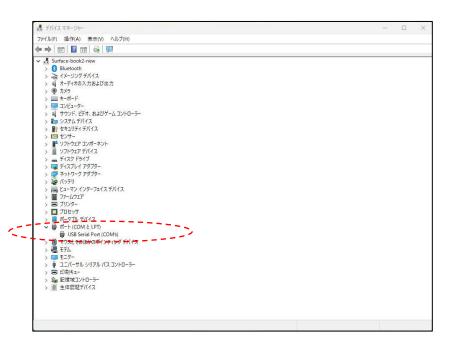
①開発ボードとPCをUSBで接続するために、FTDI社のサイトにアクセスして、仮想COMドライバをダウンロードします。(インストーラ形式のダウンロードをお勧めします)

https://ftdichip.com/drivers/vcp-drivers/

②ダウンロードしたインストーラを実行した後、開発ボードをUSBケーブルでPCと接続します。 正常にインストールされると、PCのCOMポートに開発ボードと接続するためのCOMポートが追加されます。

右図は、Windowsのデバイスマネージャー画面にCOMポートが割りつけられた状態図です。

※COM番号は、ご使用のPCにより異なります。



### 4.LPWAの標準機能を利用する方法

4.2 teratermのインストールとシリアル設定

③開発ボードをPCに接続して使用するためのドライバ設定を行います。
PCとは、シリアル通信ソフトウェアを利用して接続します。本書では、フリーソフトウェアの「teraterm.exe」を利用して接続する方法で説明します。

RFLINKのサイト、又は tetatermの公開サイトからアプリケーションをダウンロードします。

RFLINKのサイト

http://www.rflink.co.jp/lev1-download.html

teratermの公開サイト http://www.teraterm.org/

④tetatermを起動して、シリアル通信設定を行います。

右図の様に、通信設定を行います。

以上で、通信するための準備完了です



### 4.LPWAの標準機能を利用する方法

4.3 開発環境のイメージ図

LPWAモジュールは、外部からUART(シリアル)でコマンドを受ける事で、周波数CHをはじめ、様々な通信設定を変える事が出来ます。 ※設定内容と設定方法は、通信ソフトウェアの取扱説明書を参照下さい (ドキュメント名:SimpleMACstd92A-92C\_instruction manual.pdf)

http://www.rflink.co.jp/lev1-download.html

のページ内からダウンロードできます。

右の図は、PCと開発ボードにセットしたRM-92Aを2組用意して、 双方向で通信ができる環境です。

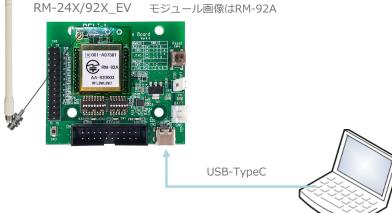
PCからコマンド操作して、LPWAモジュールの設定とデータの送信を行います。

受信データと電波受信レベルは、PCにシリアル出力されます。

PCのアプリケーション開発などに利用できます。



モジュール画像はRM-92A







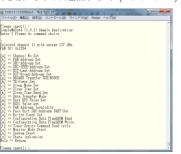




USB-TypeC



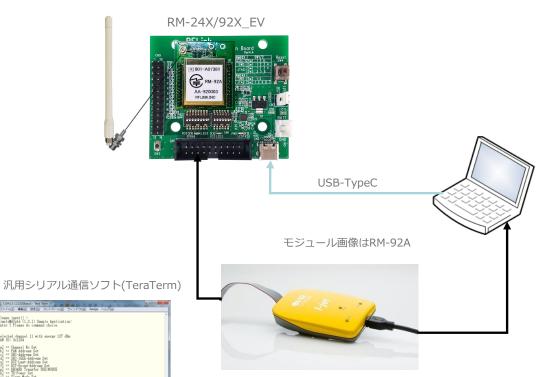
汎用シリアル通信ソフト(TeraTerm)



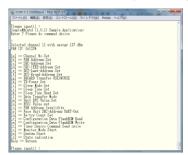
5.1 デバッグ環境の構築

①SDKに含まれる、開発ボード、LPWAモジュール、PC、を接続してデバックするための環境を準備します。

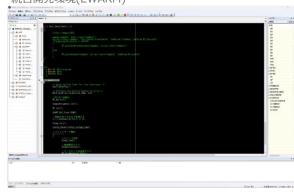
PCには開発ボードを接続するためのドライバとシリアルターミナルソフトのインストールが必要です。4.1章、4.2章を参照してインストールを実行します



#### 汎用シリアル通信ソフト(TeraTerm)



#### 統合開発環境(EWARM)





#### 5.2 統合開発環境インストール

SDKにはソースコードを含むプロジェクト環境をベースに、ドライバ開発やアプリ開発をするための、統合開発環境のインストールを行います。 ここでは、IAR社のEWARMを使用した場合の説明をします。

②IAR社のサイトから ARMの開発環境をダウンロードします。

IAR Embedded Workbench for Arm | IAR Systems

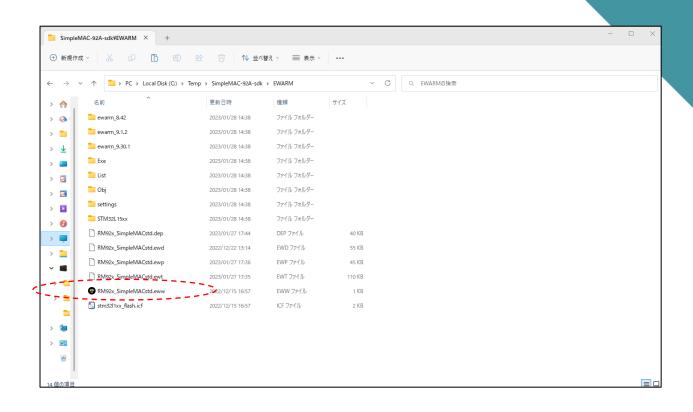
③ダウンロードしたファイルを実行して、ガイダンスに従いインストールを進めます。 ※インストールには、30分以上かかる場合があります。



5.3 SDKのプロジェクトファイルの展開

④SDKセット内のプロジェクトファイルを、PC内の任意の場所に展開します。

展開後、EWARMというフォルダ以下にある、「RM92x\_SimpleMACstd.eww」というファイルがプロジェクトファイルです。



5.4 EWARMからプロジェクトを読み出す

⑤SDKセット内のプロジェクトファイルを、PC内の任意の場所に展開します。

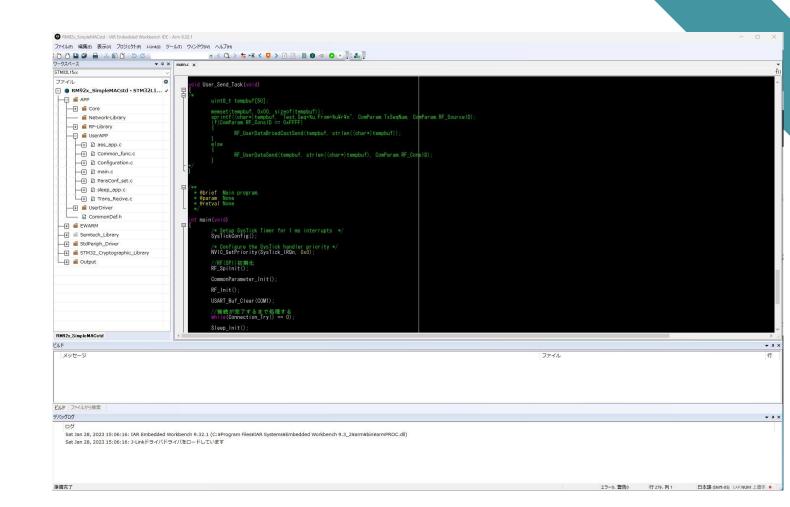
展開後、EWARMというフォルダ以下にある、「RM92x\_SimpleMACstd.eww」というファイルがプロジェクトファイルです。

右図のように、ファイルタブから、「ワークスペースを開く」を選択して、 プロジェクトファイルを開きます。



5.5 プロジェクトファイルを読出し成功

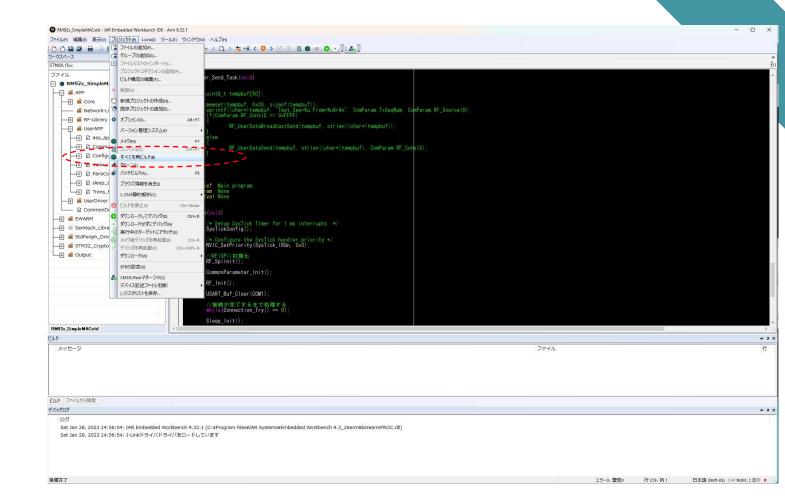
⑥右図は、プロジェクトファイルが正常にオープンで来た時の初期画面です



5.6 プロジェクトのビルド

⑦プロジェクトのビルドを実行します

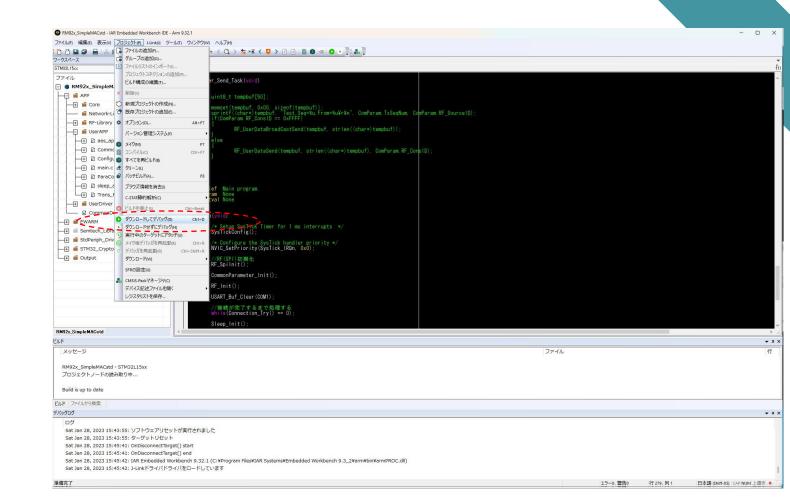
プロジェクトタブの「すべてを再ビルド」を選択するとフルコンパイルが 実行されます。



5.7 デバッグの準備

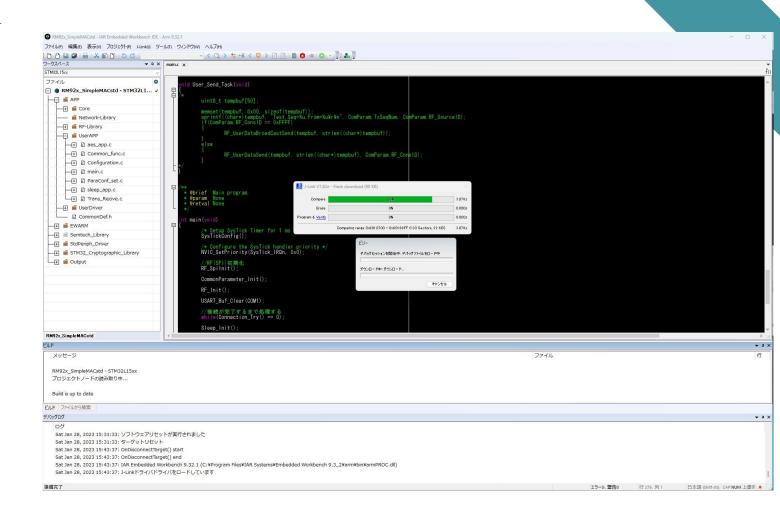
⑧ビルドに成功するとROMデータが生成されますので、JTAG-ICEにより LPWAモジュールにダウンロードします。

プロジェクトタブから「ダウンロードしてデバッグ」を選択します



5.8 LPWAモジュールにROMデータのダウンロード

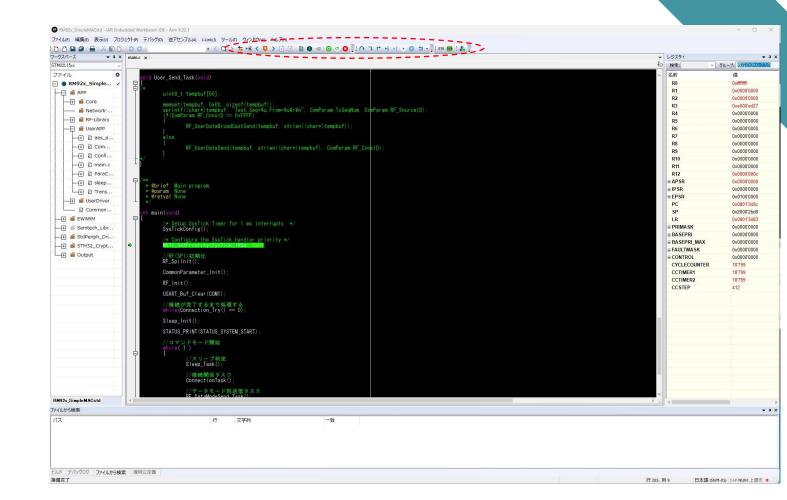
⑨LPWAモジュールにビルドして生成されたROMデータがダウンロードされます



5.9 デバッグの開始

⑩ここまでの操作で、デバッグの準備は完了です。

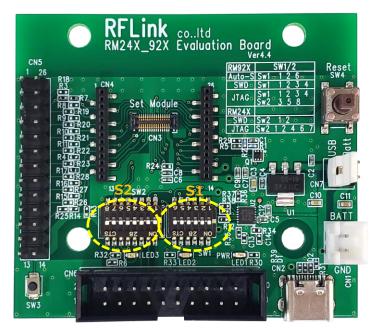
EWARMの使用方法は、IAR社から提供されるドキュメントを参照下さい。



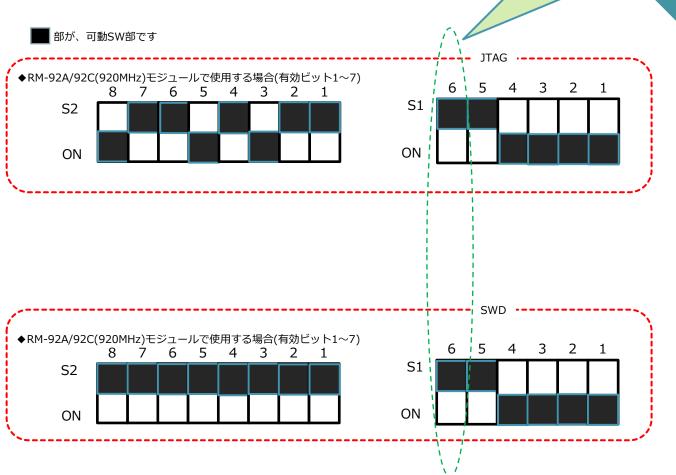
## 6. 開発ボードの設定について

6.1 DipSWの説明

RM-24X/92X EV の各スイッチの説明です。



USBは、TypeCです



自動スタート設定 (下でON)

※10秒waitスタート:電源投入後10秒以内に 改行キーを押すと設定機能に移行します。

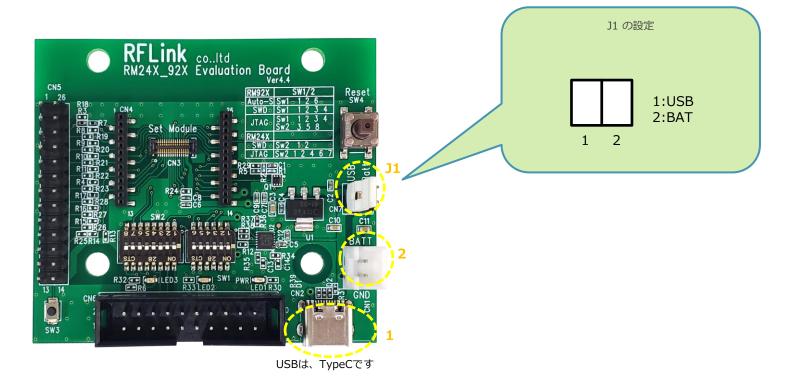
 ON :
 電源投入後・自動スタート

 OFF :
 電源投入後・10秒waitスタート

## 6. 開発ボードの設定について

6.2 電源SWの説明

RM-24X/92X EV は、電源の供給元に応じて、J1の設定を切り替えて使用します。



# 7.オプション品

7.1 RM-92X-USB (LPWA用USBドングル)

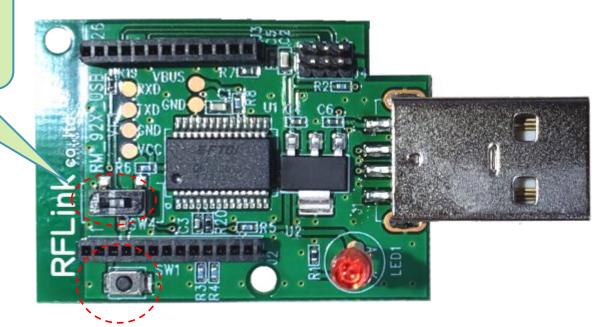
RM-92XUSBは、RM-92Xシリーズ(RM-92A/RM-92C)を装着してPCなどとUSB接続して使用します。 開発ボードと同様に、FTDIドライバのインストールが必要です。正常に接続されるとCOMポートとして認識されますので、teraterm等のシリアルソフトウェアで設定が可能です。

自動スタート設定 (右でON)

 ON :
 電源投入後・自動スタート

 OFF :
 電源投入後・10秒waitスタート

※10秒waitスタート:電源投入後10秒以内に 改行キーを押すと設定機能に移行します。



## 7.オプション品

7.2 RM-92X-ANZ (パケットアナライザ)

RM-92X-ANZは、RM-92シリーズのLoRaプライベート通信用・空中線データをモニタリングするWindows用ソフトウェアです。

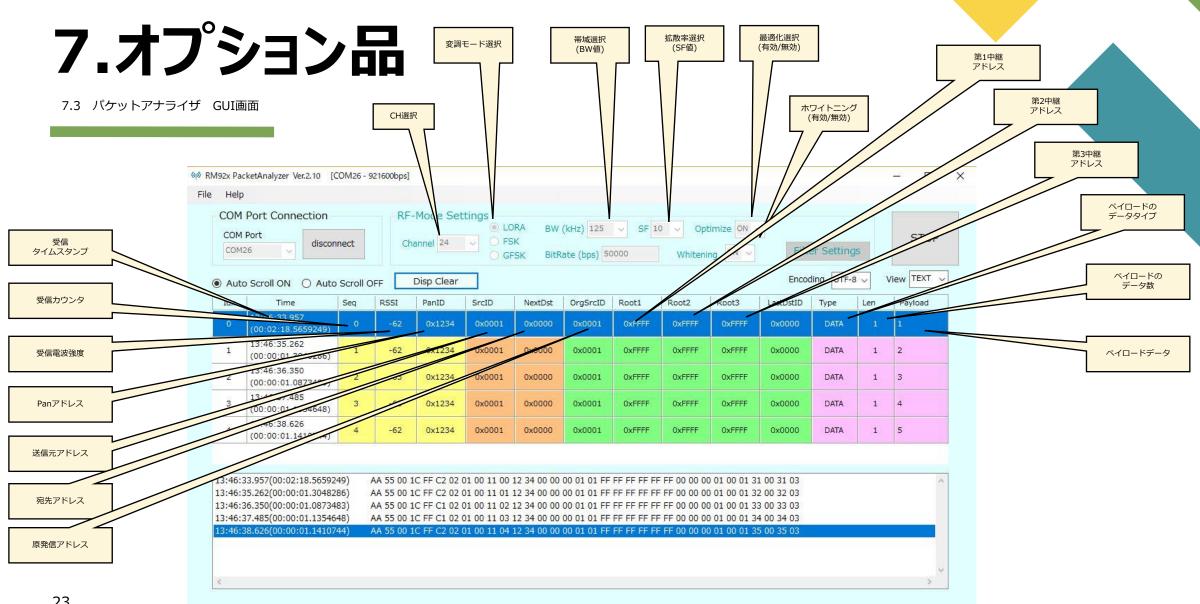
※詳細な説明は、弊社サイト

http://www.rflink.co.jp/lev2-syuhen-Packet-ANA.html

を参照下さい。

セット内容





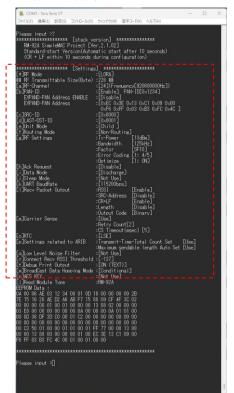
#### 8.通信機の設定例

8.1 標準セット(通信機 2台の場合)の設定例

開発キットの標準セットをご購入の場合、通信機が2台含まれています。
2台の通信機を使用して、送信側×1、受信側×1 の設定をする場合の、標準的な設定値を以下に記載します。 ※開発キットではなく個別に通信モジュールを購入された場合も設定値は同じです。
この設定方法は、送信機設定した通信機から5秒周期にカウンタ情報を送信して、受信機設定した通信機で受信をする設定です。受信機設定した通信機に接続されたPCに受信データが表示されます。

※設定方法と設定値の詳細な説明は、通信ソフトウェアの取扱説明書 (SimpleMACstd92A-92C-92C1\_instruction manual.pdf)を参照下さい。

◆受信機に設定した設定例



◆送信機に設定した設定例



---部の設定を、各装置に設定します。

1:1の通信の場合、自動中継モードは有効、無効の設定は意味はありません。

左図の設定では無効になっていますが、有効にした場合は、親機とコネクション確認をしてから接続するようになります。 (f コマンドの設定です)

送信機は、電源投入後10秒後に自動スタートして、5秒ごとにシリアルカウンタを定期送信します。

受信機は、受信したデータを電波受信強度値とともに、PCに出力しますので、受信機側のteraytermに値が表示されます。

#### 8.通信機の設定例

8.2 中継機セット(通信機 3台の場合)の設定例

開発キットの中継機セットをご購入の場合、通信機が3台含まれています。

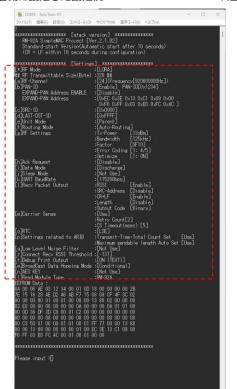
3台の通信機を使用して、送信側×2、受信側×1 の設定をする場合の、標準的な設定値を以下に記載します。 ※開発キットではなく個別に通信モジュールを購入された場合も設定値は同じです。 この設定方法は、送信機設定した通信機から5秒周期にカウンタ情報を送信して、受信機設定した通信機で受信をする設定です。受信機設定した通信機に接続されたPCに受信データが表示されます。

※設定方法と設定値の詳細な説明は、通信ソフトウェアの取扱説明書 (SimpleMACstd92A-92C-92C1\_instruction manual.pdf)を参照下さい。

◆受信機に設定した設定例

◆送信機①に設定した設定例

◆送信機②に設定した設定例



```
RM-92A SimpleMAC Project [Ver.2.1,02]
Standard-start Version(Automatic start after 10 seconds)
(CR + LF within 10 seconds during configuration)
                                                                               :[LGRA]
:228 ##
:[24](Frequency[820600000Hz])
:[Enable] PAN-ID[0x1234]
:[Disable] :[ONEC 0x85 0x13 0x01 0x08 0x00
0x76 0x75 0x30 0x30 0x70 0x040 ]
                                                                               Dotimize [1: ON]
:[Enable] TimeOut[3sec] NoAck Retry[3]
:[Timer Send] SendTime[5000msec]
```

```
WILE HEER PORT TURN-LINE DEVENOUS HERT-RICE ALTH
    RM-92A SimpleMAC Project [Ver.2.1,02]
Standard-start Version(Automatic start after 10 seconds)
(OR + LF within 10 seconds during configuration)
[e]Unit Mode
[f]Routing Mode
[g]RF Settings
```

---部の設定を、各装置に設定します。

1:2の通信の場合、自動中継モードを有効にする事で、2台の送信機はそれぞれ自動的にネットワーク接続するようになります。

送信着①と②は、それぞれ個別に受信機との直接接続を試みます。 それぞれ電波が届くと、受信機と2台の送信機は、スター型で接続され、中継通信は行われません。

中継接続させるには、まず受信機と送信機①を電波が届く範囲で接続させたうえで、送信機②を受信機から電波が届かない所で電源をいれます。

この時に、送信機①と送信機②は電波が届く範囲に配置する必要が あります。

送信機②は、まず最初に受信機との直接接続を試み、受信機と直接接 続が出来なかった場合、周辺検索で、ネットワーク接続している他の 通信機を探します。

この説明では、送信機①がネットワーク参加していますので、送信機 ②は送信機①を経由して、受信機にデータを送信する様になります。

受信機は、それぞれ受信したデータを電波受信強度値とともに、PC に出力しますので、受信機側のteraytermに値が表示されます。

## 開発環境構築ガイド



資料名 : 取扱説明書

〒150-6018 東京都渋谷区恵比寿4-20-3 恵比寿ガーデンプレイス18F 株式会社アールエフリンク