

デバイスドライバ生成支援システムの設計について

3J-6

落合 昭 大原 茂之
東海大学

1. はじめに

デバイスドライバ(以下ドライバと略す)周辺のソフトウェアを設計できる技術者の数はその必要性に比べて少ないのが現状である¹⁾。この人材不足の問題に加えて、ドライバ周辺のプログラムの設計が難解であることによる開発時間の増加といった問題がある。難解となる原因としては次のようなことが上げられる。

①対象とするデバイスの仕様理解

ドライバはデバイスを制御するソフトであるため、ドライバを設計するためにはデバイスの知識を必要とする。しかし、同じ用途のデバイスでも、その仕様書の形式や用語に統一性がなく、新たなデバイスを使用する場合、以前の知識を生かしにくい。また、デバイスの仕様書には、ドライバ設計に不要なハードに関する情報なども記述してあるため、必要な情報を選択するのが大変である。

②OSやアプリケーション等とのI/Fの作成

ドライバを構成する要素として、OSやアプリケーション等(以下呼出側と記す)に対するI/F(インタフェース)が含まれる。各OSの仕様や各アプリケーションの仕様はそれぞれ異なり、ドライバとのI/Fの仕様は統一されていない。したがって、ドライバの設計経験者が、新たな仕様のドライバを設計する場合、過去に得たI/F設計の経験を生かすことができない。

一方、ドライバには制御するI/Fが規格化されているものと、されていないものがある。前者の例としては、RS-232C、セントロニクス等があり、後者の例としては、パラレルポート、アナログ入力等がある。ここでは、ドライバの種類は規格化されたI/F用に限定する。そして、規格化されたI/Fを実現するデバイスは、プログラマブル周辺LSIに限定する。

本稿では、上記2つの原因を解消することを目的としたドライバ自動生成の技法を提案する。

2. ドライバの解析

2.1 外部仕様による解析

(1) ドライバ内の分析

ドライバの機能は基本的には「初期化」「読出し」「書込み」の3つからなっている。また、ドライバは呼出側から呼び出される形で動作する。すなわちドライバの各機能は、ドライバの主たる処理を行う部分と、呼出側とのI/Fを行う部分とを構成要素として含んでいる。ここでは前者をコアとよび、後者をエントリとよぶことにする。

また、ドライバの各機能は、コアとエントリとのI/Fをするバッファも構成要素として含んでいる。バッファの内容はデータおよびステータス情報である。またバッファには、バッファ内のデータ量の情報も含まれる。

(2) コアの分類

ここでは、各ドライバのコアを、コアの外部との接続条件により分類することを考える。分類項目は、エントリとのI/F条件、LSI回路(周辺回路)とのI/F条件の2つである。エントリとのI/F条件はバッファを通してのアクセスとなるので、データ量により分類できる。例えば、1バイトの場合と1ブロックの場合とに分類できる。周辺回路とのI/F条件は、データ送受信時の同期方式により、割り込みまたはポーリングのいずれかに分類できる。

(3) エントリの分類

各ドライバのエントリを、エントリの外部との接続条件により分類する事を考える。分類項目は、データの方向、コアとのI/F条件、呼出側とのI/F条件の3つである。データの方向は、呼出側から出力する「出力タイプ」と、呼出側へ入力する「入力タイプ」とに分類できる。コアとのI/F条件は、データ量により分類できる。呼出側とのI/F条件は、パラメータの転送方式と1回の転送量の2つの分類項目よりなる。パラメータの転送方式は、ドライバの記述言語と何を使用して転送するかにより分類できる。例えば、アセンブラではレジスタを使う場合とメモリを使う場合とに分類できる。また、C言語では外部変数と引数とリターン値のどれを使うかに分類できる。転送量は1回に転送するデータの量により分類できる。

2.2 内部仕様による解析

(1) 機能モデルと論理モデルの定義

ある機能を実現するモジュールを、そこへの入出と出力とで表現した時、それを機能ブロックと定義する。そして、要求分析の結果を機能ブロックを用いて表現したものを機能モデルと定義する。ここではこれを拡張TSCチャート²⁾で表現する。機能ブロックはマクロ記号で表す。マクロ記号内のコメントには機能の名称として機能名を記入する。そしてこの機能ブロックの内部を論理的に記述したものを論理モデルと定義する。論理モデルはLSIの使用法に依存することになる。したがって、論理モデルは1つの機能ブロックに対してLSIごとに複数個存在する。

(2) コアの分析

コアの機能モデルについて考える。呼出側とのI/Fはエントリに含まれているので除かれている。周辺回路側とのI/Fについては、LSIの具体的な操作方法なので論理モデルに記述されている。したがって、機能モデルはドライバ本来の処理を抽象化したものとなる。すなわち、1つのI/Fについての機能モデルはすべて等しくなり、機能モデルとI/F名は1対1に対応する。

以下、コアの機能モデルをフレームとよび、論理モデルをパーツとよぶことにする。

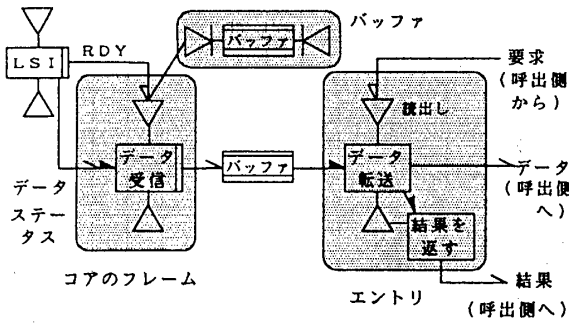


図1. RS-232C用ドライバ(読出し)

[例. 1]

図1にRS-232C用ドライバの読出しルーチンの例を示す。ドライバは図のように、エントリーとコアのフレームとバッファより構成されている。エントリーは、呼出側からの要求によって起動され、バッファのデータとエラーの有無などの処理結果を呼出側へ転送する。コアのフレームは、「データ受信」という機能ブロックを用いて表現される。コアはLSIからのデータを受信したという信号で起動され、LSIからデータを読み取ってバッファへ書き込む。このコアの動作は、RS-232C用ドライバではすべて共通である。

次にこの「データ受信」のパーツの例を図2に示す。これは、i8251用に記述した場合である。この論理は、i8251専用であり、他のLSIでは異なる仕様となる。

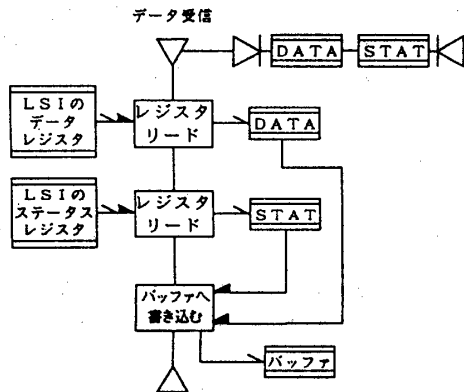


図2. 「データ受信」のパーツ(i8251用)

3. ドライバの自動生成

3.1 自動生成システムの概要

ドライバを生成するシステムを、ドライバの解析に基づいて考える。各部品を1つずつ作成することによりドライバ全体を生成する。図3に自動生成システムの機能仕様を示す。以下、各モジュールの動作を説明する。

(1) フレーム検索

フレームとI/F名は1対1に対応するので、I/F名を入力することにより、フレーム用データベースからフレームを検索して出力する。

なお本システムでは、コアとエントリーとのI/Fは固定となっておりバッファはコアに付属している。また、コアとLSI回路とのI/Fも1種類に固定している。

(2) パーツ検索

まず、フレームからどのようなパーツが必要であるか調べる。そしてそのパーツをパーツ用のデータベースから検

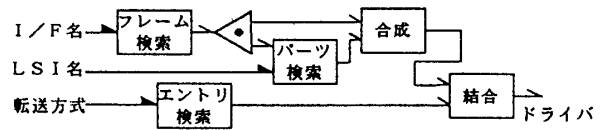


図3. 自動生成システムの機能仕様

索する。この時パーツはLSI名と1対1に対応するので、LSI名で検索する。

(3) 合成

フレームの機能ブロックを、対応するパーツで置き換える。これをフレーム内の機能ブロックすべてについて行う。それによってコアが作成される。

(4) エントリー検索

エントリーとコアのI/Fは固定であり、データの方向は両方向とも必要なので、エントリーを呼出側とのI/F条件により検索して出力する。I/F条件としては転送方式を入力する。

(5) 結合

コアと、エントリーを入力して、それらを結合してドライバを完成させる。

以上のように、I/F名、LSI名、転送方式を入力することにより、ドライバを生成することができる。

3.2 自動生成システムによる効果

本システムを使用して、ドライバを作成するメリットを以下に示す。

(1) 経験の有無に関係なくドライバを作成できる

LSIの知識をパーツに、I/Fの知識をフレームに閉じ込めたことにより可能となった。はじめて使うLSIでも簡単に使うことができる。

(2) 品質の高いドライバを作成できる

システムに登録するルーチンは各機能ごとに分かれているのでデバックしやすい。したがって、品質の高いルーチンを作成しやすい。そして、完成したルーチンをシステムに登録すれば、品質の高いドライバが作成できる。

(3) 再利用が可能

フレームが存在すれば、そのI/Fについてはパーツの作成のみで、各LSI用のドライバが作成できる。同様に、コアが存在すれば、そのI/Fについてはエントリーの作成のみで、各OSや各アプリケーション用のドライバが作成できる。

4. おわりに

現在、本システムのプロトタイプを試作しており、RS-232Cとセントロニクスについて、それぞれ3種類のLSIで設計支援が可能であることを確認している。

本報告では、ドライバの生成支援をするシステムを作成するために、ドライバをいくつかの部品に分解した。そして、それらの各部品を合成することによりドライバが作成できることを示した。

謝辞

本研究を進めるに当たり、日頃お世話になっている本学電子工学科主任飯田昌盛教授、制御工学科主任小高明夫教授に感謝の意を表します。

参考文献

- 1) 技術者育成調査委員会：マイコンシステム開発技術者育成に関する調査研究報告書，日本システムハウス協会，JASA-3-06，1992.3
- 2) 大原茂之：TSチャート入門，オーム社，1990