

AMP T-Kernel Standard Extension仕様書

AMP T-Kernel Standard Extension 1.00.00

2009年3月

AMP T-Kernel Standard Extension 仕様書 (Ver.1.00.00)

本仕様書の著作権はT-Engine フォーラムに属しています。

本仕様書の内容の転記、一部複製等はT-Engine フォーラムの許諾が必要です。

本仕様書に記載されている内容は今後改良等の理由でお断りなしに変更することがあります。

本仕様書に関しては下記にお問い合わせください。

T-Engine フォーラム事務局

〒141-0031 東京都品川区西五反田2-20-1 第28 興和ビル

YRP ユビキタス・ネットワーキング研究所内

TEL: 03-5437-0572 FAX: 03-5437-2399

E-mail: office@t-engine.org

目次

第1章	AMP T-Kernel Standard Extensionの概要	13
1.1	AMP T-Kernel Standard Extensionの位置付け	13
1.2	提供する機能	14
1.3	対象とする動作環境	14
第2章	AMP T-Kernel Standard Extensionの概念	16
2.1	プロセッサとカーネル	16
2.1.1	プロセッサ	16
2.1.2	カーネル	16
2.1.3	カーネル間の同期・通信	16
2.2	プロセス	16
2.2.1	プロセスとは	16
2.2.2	プロセスのアドレス空間	18
2.2.3	プロセス状態とタスク状態	19
2.2.4	プロセス/タスクの優先度とスケジューリング	21
2.2.5	プロセスの実行環境	22
2.2.6	ユーザプロセスとシステムプロセス	23
2.2.7	プロセスの生成	23
2.2.8	AMP T-Kernel プログラムとの連携	25
2.3	同期・通信	27
2.3.1	プロセス間の同期・通信	27
2.3.2	タスク間の同期・通信	28
2.3.3	タスク間同期・通信機能	28
2.4	オブジェクト管理	30
2.4.1	オブジェクトの ID 番号検索	30
2.5	標準ファイル管理と標準入出力	31
2.5.1	AMP TKSE のファイル管理	31
2.5.2	標準ファイル管理	32
2.5.3	標準入出力	32
2.5.4	ファイルシステム共有管理	32
2.6	デバイス管理とイベント管理	33
2.6.1	AMP T-Kernel デバイスのアクセスと事象通知	33
2.6.2	デバイス管理	33
2.6.3	イベント管理	33
第3章	AMP T-Kernel StandardExtension 共通仕様規定	35
3.1	データ型	35
3.1.1	基本的なデータ型	35
3.1.2	意味が定義されているデータ型	36
3.2	エラーコード	37
3.2.1	概要	37
3.2.2	エラーコード一覧	38

第4章	AMP T-Kernel StandardExtensionの機能	42
4.1	メモリ管理	42
4.1.1	概要	42
4.1.2	システムコール	43
4.1.3	ライブラリコール	48
4.2	プロセス/タスク管理	56
4.2.1	概要	56
4.2.2	システムコール	57
4.3	プロセス間メッセージ	86
4.3.1	概要	86
4.3.2	メッセージの種類	87
4.3.3	メッセージの構造	89
4.3.4	システムメッセージ	89
4.3.5	メッセージハンドラ	91
4.3.6	システムコール	93
4.4	グローバル名	103
4.4.1	概要	103
4.4.2	システムコール	104
4.5	タスク間同期・通信	108
4.5.1	概要	108
4.5.2	システムコール (セマフォ)	109
4.5.3	システムコール (ミューテックス)	115
4.5.4	システムコール (イベントフラグ)	121
4.5.5	システムコール (メールボックス)	129
4.5.6	システムコール (メッセージバッファ)	135
4.5.7	システムコール (ランデブポート)	141
4.6	オブジェクト管理	149
4.6.1	概要	149
4.6.2	システムコール	150
4.7	標準入出力	152
4.7.1	概要	152
4.7.2	対応ファイルシステム	153
4.7.3	ファイル操作	154
4.7.4	ファイルディスクリプタの初期状態	154
4.7.5	ディスクキャッシュ	154
4.7.6	ファイル名	155
4.7.7	パス名	157
4.7.8	ルートディレクトリ	157
4.7.9	カレントディレクトリ	158
4.7.10	自ディレクトリ "." と親ディレクトリ ".."	158
4.7.11	エラーコード	159

4.7.12	システムコール	160
4.8	標準ファイル管理	200
4.8.1	概要	200
4.8.2	ファイルとリンク	200
4.8.3	ファイルシステム	202
4.8.4	ファイルシステムの接続	202
4.8.5	ファイル ID	203
4.8.6	リンク	203
4.8.7	作業ファイル	204
4.8.8	パス名	204
4.8.9	ファイルのタイプ	207
4.8.10	通常ファイルの構成	207
4.8.11	レコード番号／現在レコード	208
4.8.12	リンクファイルの構成	208
4.8.13	ファイル操作	209
4.8.14	ファイルの参照カウント	209
4.8.15	ファイルのアクセス	210
4.8.16	ファイルシステムの管理情報	211
4.8.17	ファイルの管理情報	212
4.8.18	リンクの構造	215
4.8.19	システムコール	216
4.9	ファイルシステム共有管理	278
4.9.1	概要	278
4.9.2	システムコール	279
4.10	イベント管理	282
4.10.1	概要	282
4.10.2	イベントの種類	283
4.10.3	デバイス事象通知からのイベント生成	284
4.10.4	イベントキューとイベントの優先度	286
4.10.5	キーボードからのイベント	288
4.10.6	キーイベントの文字コード	288
4.10.7	ポインティングデバイスからのイベント	289
4.10.8	ポインティングデバイスの動作タイプ	289
4.10.9	ホイール対応	289
4.10.10	イベントの構造	290
4.10.11	システムコール	293
4.11	デバイス管理	308
4.11.1	概要	308
4.11.2	デバイスの基本概念	308
4.11.3	システムコール	311
4.12	時間管理	324

4.12.1	概要	324
4.12.2	システムコール	326
4.12.3	ライブラリコール	329
4.13	システム管理	334
4.13.1	概要	334
4.13.2	システムコール	335
4.14	共有ライブラリ	339
4.14.1	概要	339
4.14.2	ライブラリコール	340
第5章	実装方式	344
5.1	概要	344
5.2	メモリ管理とセグメント管理	344
5.3	プロセス／タスク管理	345
5.4	プロセス間メッセージ	347
5.5	タスク間同期・通信	348
5.6	デバイス管理	348
5.7	時間管理	348
5.8	オブジェクト管理	348
第6章	コンフィグレーション	350
6.1	システム構成情報	350

図表索引

[図 1] AMP TKSE のシステム構成.....	13
[図 2] プロセスとメインタスク・サブタスクの関係.....	17
[図 3] ローカルメモリ空間と共有メモリ空間.....	19
[図 4] タスク状態遷移図.....	21
[図 5] ファイル管理の位置付け.....	31
[図 6] 共有ファイル管理.....	32
[図 7] デバイス管理とイベント管理の位置付け.....	33
[図 8] プロセス状態のビット表現.....	65
[図 9] ファイルとリンク.....	201
[図 10] パス名における出現順の例.....	205
[図 11] レコード削除時のレコード番号の変化.....	208
[図 12] イベント管理の位置付け.....	282
[図 13] keymap 構造.....	303

API 索引

calloc	非常駐ローカルメモリの割り当て	49
DATEtoTIME	カレンダー日付から通算秒数への変換	330
dladdr	共有ライブラリのシンボル情報の取得	343
dlclose	共有ライブラリのクローズ	342
dlopen	共有ライブラリのオープン	340
dlsym	共有ライブラリのシンボル検索	341
free	非常駐ローカルメモリの解放	51
GMTtoLT	ローカル時間補正	332
LTtoGMT	標準時間補正	333
malloc	非常駐ローカルメモリの割り当て	48
realloc	非常駐ローカルメモリの再割り当て	50
Scalloc	非常駐共有メモリの割り当て	53
Sfree	非常駐共有メモリの解放	55
Smalloc	非常駐共有メモリの割り当て	52
Srealloc	非常駐共有メモリの再割り当て	54
TIMEtoDATE	通算秒数からカレンダー日付への変換	331
tkse_acp_por	ランデブの受け付け	145
tkse_apd_rec	レコード追加	241
tkse_att_fls	ファイルシステムの接続	263
tkse_attach	ファイルシステムの接続	160
tkse_brk_msg	イベント発生の通知	100
tkse_cal_por	ランデブの呼び出し	144
tkse_can_tmg	タイムアウトメッセージの取り消し	99
tkse_can_wup	タスク起床要求のキャンセル	80
tkse_chdir	カレントディレクトリの変更	185
tkse_chg_emk	システムイベントマスクの変更	298
tkse_chg_fat	ファイルのアクセス属性変更	252
tkse_chg_fls	ファイルシステム情報の変更	268
tkse_chg_fmd	ファイルアクセスモード変更	250
tkse_chg_fnm	ファイル名変更	254
tkse_chg_fsm	ファイルシステム接続モードの変更	276
tkse_chg_ftm	ファイル日時変更	255
tkse_chg_pri	プロセス/タスクの優先度変更	62
tkse_chg_wrk	作業ファイル変更	218
tkse_chk_fil	ファイルアクセス権チェック	248
tkse_chmod	ファイルモードの変更	187
tkse_close	ファイル/ディレクトリのクローズ	165
tkse_clr_evt	イベントのクリア	295
tkse_clr_flg	イベントフラグのクリア	125
tkse_clr_msg	メッセージのクリア	97

tkse_cls_dev	デバイスのクローズ	313
tkse_cls_fil	ファイルのクローズ	227
tkse_cre_fil	ファイル生成	219
tkse_cre_flg	イベントフラグの生成	121
tkse_cre_lnk	リンクファイルの生成	221
tkse_cre_mbf	メッセージバッファの生成	135
tkse_cre_mbx	メールボックス生成	129
tkse_cre_mtx	ミューテックスの生成	115
tkse_cre_nam	グローバル名データ生成	104
tkse_cre_por	ランデブポートの生成	141
tkse_cre_prc	プロセスの生成／実行	57
tkse_cre_sem	セマフォの生成	109, 150, 151
tkse_cre_tsk	サブタスクの生成	73
tkse_creat	ファイルの作成	190
tkse_crs_tsk	サブタスクの生成・起動	75
tkse_def_msg	メッセージハンドラの定義	101
tkse_del_fil	ファイルの削除	228
tkse_del_flg	イベントフラグの削除	123
tkse_del_mbf	メッセージバッファの削除	137
tkse_del_mbx	メールボックス削除	131
tkse_del_mtx	ミューテックスの削除	117
tkse_del_nam	グローバル名データ削除	106
tkse_del_por	ランデブポートの削除	143
tkse_del_rec	レコード削除	243
tkse_del_sem	セマフォの削除	111
tkse_det_fls	ファイルシステムの切断	265
tkse_detach	ファイルシステムの切断	161
tkse_dly_tsk	タスク遅延	81
tkse_dup	ファイルディスクリプタの複製	182
tkse_dup2	ファイルディスクリプタの複製	183
tkse_ext_prc	プロセスの終了	60
tkse_ext_tsk	自タスク終了	76
tkse_fchdir	カレントディレクトリの変更	186
tkse_fchmod	ファイルモードの変更	189
tkse_fil_sts	ファイル情報の取得	256
tkse_fls_sts	ファイルシステム管理情報の取得	267
tkse_fnd_lnk	リンクレコード検索	233
tkse_fnd_rec	レコード検索	231
tkse_fstat	ファイル情報の取得	177
tkse_fsync	ファイルのディスクキャッシュ内容とディスクの同期	184
tkse_ftruncate	ファイルサイズを指定長に設定	195

tkse_fwd_por	ランデブの回送	146
tkse_gen_fil	ファイルの直接生成	223
tkse_get_dev	デバイス名の取得	320
tkse_get_dfm	デフォルトアクセスモードの取得	261
tkse_get_etm	イベントタイマ値の取得	297
tkse_get_evt	イベントの取得	293
tkse_get_inf	プロセス統計情報の取得	66
tkse_get_krm	自動リピート対象キーの取得	304
tkse_get_krp	自動リピート間隔の取得	306
tkse_get_lnk	ファイルのリンク獲得	216
tkse_get_mbk	メモリブロックの割り当て	43
tkse_get_nam	グローバル名データ取得	107
tkse_get_nlk	リンクの順次取得	270
tkse_get_otm	システム稼働時間参照	328
tkse_get_pdp	PD 位置の取得	307
tkse_get_tid	自タスク ID の取得	82
tkse_get_tim	システム時刻参照	326
tkse_get_ver	バージョンの取得	338
tkse_getdents	ディレクトリエントリの取り出し	169
tkse_getfsstat	ファイルシステムのリストの取得	197
tkse_getlink	標準ファイルの LINK の取得	199
tkse_ins_rec	レコード挿入	239
tkse_las_evt	最終イベント発生からの経過時間の取得	301
tkse_lnk_sts	リンクファイル情報の取得	258
tkse_loc_mtx	ミューテックスのロック	118
tkse_loc_rec	レコードロック	246
tkse_lod_mod	ロードモジュールのロード	83
tkse_lod_spg	システムプログラムのロード	335
tkse_lseek	ファイル/ディレクトリの現在位置の移動	166
tkse_lst_dev	登録済みデバイスの取得	323
tkse_lst_fls	ファイルシステムの取得	271
tkse_lstat	ファイル情報の取得	176
tkse_map_rec	レコードのマップ	273
tkse_mbk_sts	メモリ状態の参照	46
tkse_mkdir	ディレクトリの作成	180
tkse_ofl_sts	ファイル情報の取得	257
tkse_open	ファイル/ディレクトリのオープン	162
tkse_opn_dev	デバイスのオープン	311
tkse_opn_fil	ファイルのオープン	225
tkse_oref_dev	デバイスの情報の取得	322
tkse_prc_inf	プロセスの各種情報の取得	70

tkse_prc_sts	プロセス状態の取得	64
tkse_put_evt	イベントの発生	294
tkse_rcv_mbf	メッセージバッファから受信	139
tkse_rcv_mbx	メールボックスから受信	133
tkse_rcv_msg	メッセージの受信	95
tkse_rea_dev	デバイスのデータ読み込み（非同期）	314
tkse_rea_rec	レコード読み込み	235
tkse_read	ファイルの読み込み	167
tkse_ref_dev	デバイスの情報の取得	321
tkse_ref_flg	イベントフラグの状態参照	128
tkse_ref_mbf	メッセージバッファの状態参照	140
tkse_ref_mbx	メールボックスの状態参照	134
tkse_ref_mtx	ミューテックスの状態参照	120
tkse_ref_por	ランデブポートの状態参照	148
tkse_ref_sem	セマフォの状態参照	114
tkse_rel_mbk	メモリブロックの解放	45
tkse_rename	ファイル名の変更	178
tkse_req_emg	プロセスの終了通知	68
tkse_req_evt	イベントメッセージ要求	299
tkse_req_tmg	タイムアウトメッセージの要求	98
tkse_ret_msg	メッセージハンドラの終了	102
tkse_rmdir	ディレクトリの削除	181
tkse_rpl_rdv	ランデブの返答	147
tkse_see_rec	現在レコード移動	230
tkse_set_dfm	デフォルトアクセスモードの設定	262
tkse_set_flg	イベントフラグのセット	124
tkse_set_krm	自動リピート対象キーの設定	302
tkse_set_krp	自動リピート間隔の設定	305
tkse_set_tim	システム時刻設定	327
tkse_sig_sem	セマフォの資源返却	112
tkse_slp_tsk	タスク起床待ち	78
tkse_snd_mbf	メッセージバッファへ送信	138
tkse_snd_mbx	メールボックスへ送信	132
tkse_snd_msg	メッセージの送信	93
tkse_srea_dev	デバイスのデータ読み込み（同期）	315
tkse_sta_tsk	サブタスクの起動	74
tkse_stat	ファイル情報の取得	171
tkse_sus_dev	デバイスのサスペンド要求	319
tkse_swri_dev	デバイスへのデータ書き込み（同期）	317
tkse_syn_fil	ファイル単位の同期	277, 279, 281
tkse_syn_fls	ファイルシステムの同期	266

tkse_syn_lnk	リンクファイルの同期	259
tkse_sync	ディスクキャッシュの内容とディスクの同期	196
tkse_ter_prc	他プロセスの強制終了	61
tkse_ter_tsk	他タスク強制終了	77
tkse_trc_rec	レコードサイズ縮小	244
tkse_truncate	ファイルサイズを指定長に設定	194
tkse_umask	ファイル作成マスクの設定	192
tkse_ump_rec	レコードのアンマップ	275
tkse_unl_mod	ロードモジュールのアンロード	85
tkse_unl_mtx	ミューテックスのアンロック	119
tkse_unl_spg	システムプログラムのアンロード	337
tkse_unlink	ディレクトリエントリの削除	179
tkse_utimes	アクセス時間/修正時間の変更	191
tkse_wai_dev	デバイスへの要求完了待ち	318
tkse_wai_flg	イベントフラグ待ち	126
tkse_wai_sem	セマフォの資源獲得	113
tkse_wri_dev	デバイスへのデータ書き込み（非同期）	316
tkse_wri_rec	レコード書き込み	237
tkse_write	ファイルの書き込み	168
tkse_wup_tsk	タスク起床	79
tkse_xch_fil	ファイルの内容交換	245

第1章 AMP T-Kernel Standard Extension の概要

1.1 AMP T-Kernel Standard Extension の位置付け

AMP T-Kernel Standard Extension(以下 AMP TKSE)は、AMP T-Kernel の機能拡張プログラムである。

T-Kernel の機能を拡張し、より高度な OS の機能を実現するためのプログラムを T-Kernel Extension と呼ぶ。Standard Extension は標準仕様の T-Kernel Extension であり、T-Kernel にファイル管理やプロセス管理などの、大規模なシステムで一般的に必要とされる機能を追加する。

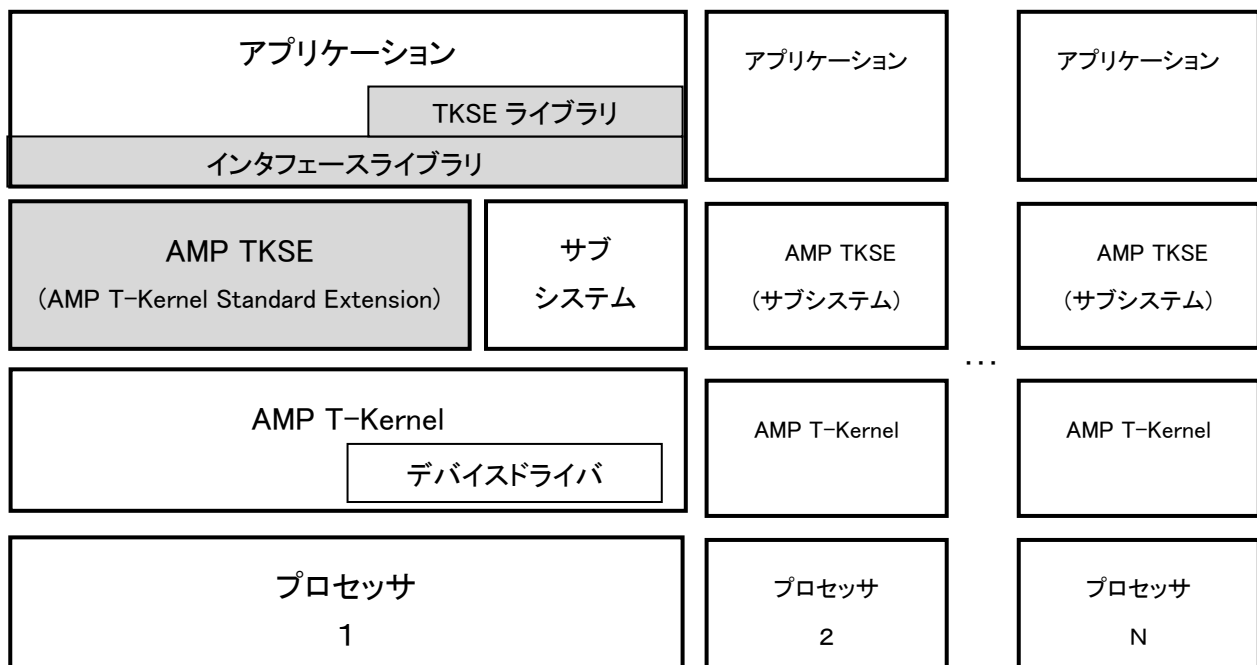
AMP T-Kernel は、T-Kernel を非対称型マルチプロセッサ (AMP) に対応させ拡張したリアルタイム OS である。AMP TKSE は、Standard Extension を AMP T-Kernel に対応させ拡張した T-Kernel Extension である。本仕様書にて、T-Kernel、Standard Extension、AMP T-Kernel は、以下のバージョンのものを指す。

T-Kernel バージョン 1.00

T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00

AMP T-Kernel バージョン 1.00

AMP TKSE の一般的なシステム構成を以下に示す。



[図 1] AMP TKSE のシステム構成

AMP は複数のプロセッサから構成される。各プロセッサ上で、それぞれの AMP T-Kernel が動作する。

AMP TKSE は AMP T-Kernel 上で動作する T-Kernel Extension であり、その主要な機能は AMP T-Kernel のサブ

システムとして実装される。これらのサブシステムの拡張 SVC を C 言語の関数の形式で呼び出すためのライブラリをインタフェースライブラリと呼ぶ。また、AMP TKSE の一部の機能は、サブシステムではなくアプリケーションに直接リンクする TKSE ライブラリとして提供される。

AMP TKSE 上で動作する、ユーザが作成したプログラムをアプリケーションと呼ぶ。アプリケーションは AMP TKSE の API (Application Programming Interface) を用いてそれぞれの機能を利用する。AMP TKSE の API のうち、インタフェースライブラリを用いて呼び出す関数をシステムコール、TKSE ライブラリを用いて呼び出す関数をライブラリコールと呼ぶ。

AMP では、各プロセッサ毎に AMP T-Kernel、AMP TKSE、そしてアプリケーションが存在する。アプリケーションは AMP TKSE が提供する機能により、他のアプリケーションと同期、通信を行なう事ができる。

1.2 提供する機能

AMP TKSE は以下の機能を提供する。

- ・ メモリ管理
- ・ プロセス／タスク管理
- ・ プロセス間メッセージ
- ・ グローバル名
- ・ タスク間同期・通信
- ・ 標準入出力
- ・ 標準ファイル管理
- ・ ファイルシステム共有管理
- ・ イベント管理
- ・ デバイス管理
- ・ 時間管理
- ・ システム管理
- ・ 共有ライブラリ

それぞれの機能の詳細、および API 仕様は別章で説明する。

1.3 対象とする動作環境

AMP TKSE が動作する環境の条件として、AMP T-Kernel のすべての機能を使用可能である必要がある。また、AMP T-Kernel 単体では CPU の MMU (メモリ管理ユニット) や、プロセッサ間の共有メモリが存在しない環境でも動作可能であるが、AMP TKSE は MMU とプロセッサ間の共有メモリを必須とする。

AMP TKSE が動作するためには、以下に示す T-Engine 標準デバイスドライバ仕様に準拠した T-Kernel デバイスドライバが必須である。

- ・システムディスクドライバ … メモリ管理、プロセス／タスク管理、標準ファイル管理、標準入出力で使用

また、AMP TKSE は以下のデバイスドライバも使用する。ただし、該当する機能を使用しない場合は、これらのデバイスドライバは不要である。

- ・時計（クロック）ドライバ … 時間管理における RTC 時刻の取得・設定
- ・KB/PD ドライバ … イベント管理における KB/PD イベント受信
- ・コンソール … 標準入出力におけるコンソール入出力

上記の各デバイスドライバが他のドライバやサブシステム（PCMCIA カードマネージャなど）に依存している場合は、それらも必要となる。

AMP TKSE では、メモリ空間は MMU を用いて論理空間として使用される。このためデバイスドライバは、プロセスが確保した論理空間のバッファ領域にも正常にアクセスできる必要がある。ドライバは必要に応じて、タスク固有空間の切り替えや領域の常駐化、論理アドレスから物理アドレスへの変換などを行わなければならない。

第2章 AMP T-Kernel Standard Extension の概念

2.1 プロセッサとカーネル

2.1.1 プロセッサ

AMP のハードウェアは、複数のプロセッサから構成される。プロセッサはプロセッサ ID 番号により区別される。プロセッサ ID 番号は、AMP T-Kernel にて定義された ID 番号に従う。

各プロセッサについて一つの AMP T-Kernel が動作し、各 AMP T-Kernel 上で AMP TKSE が動作する。

それぞれのプロセッサで固有のアプリケーションが動作する。アプリケーションは、通常はプロセッサを直接指定して操作することはない。

2.1.2 カーネル

AMP では各プロセッサについて AMP T-Kernel が存在する。また、将来的に SMP、AMP の混在システムでは複数の AMP T-Kernel と SMP T-Kernel が存在することも考えられる。AMP T-Kernel および SMP T-Kernel を単にカーネルとも呼ぶ。

AMP TKSE は、各 AMP T-Kernel に一対一に対応して存在する。つまり、AMP では、プロセッサ、AMP T-Kernel、AMP TKSE、アプリケーションはすべて一対一に対応する。アプリケーションは通常はプロセッサを直接意識する必要はなく、カーネルより上位を意識すればよい。

2.1.3 カーネル間の同期・通信

AMP TKSE 上のアプリケーションは、同一の AMP のシステム上の他の AMP TKSE のアプリケーションと同期・通信を行なうことができる。これをカーネル間の同期・通信と呼ぶ。カーネル間の同期・通信は、AMP TKSE が提供する以下の機能を用いて、他の AMP TKSE のプログラムや資源に対し各種操作を行うことにより実現される。

- (1) プロセス間メッセージ
- (2) タスク間・同期通信
- (3) ファイルシステム共有

それぞれの機能の詳細、および API 仕様は別章で説明する。

2.2 プロセス

2.2.1 プロセスとは

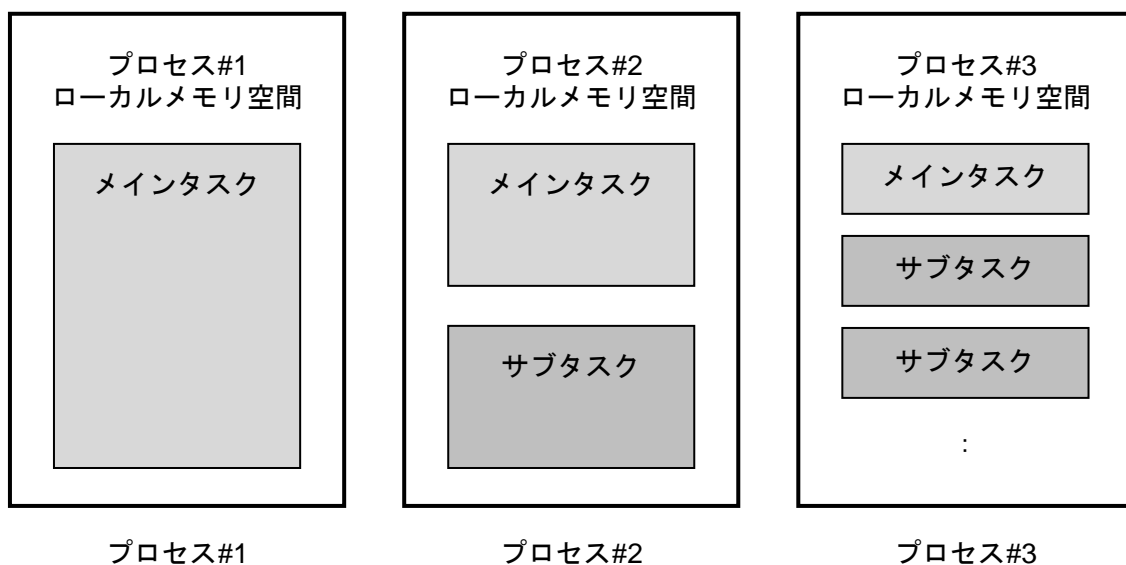
プロセスとは AMP TKSE がプログラムを管理する単位である。1つのシステム上に、複数のプロセスを同時に存在させることができる。プロセスはそれぞれ独立したローカルメモリ空間や実行環境を持ち、他のプロセスと並行して動作する。

プロセスは、ファイルシステム上の実行プログラムファイルを、プロセス生成システムコールで読み込むことで生成される。生成したプロセスにはそれぞれ一意のプロセス ID が割り付けられ、この ID で個々のプロセスを識別する。プロセス ID は正の整数値をとる。

1つのプロセスは、1つ以上のタスクを持つ。タスクとはプログラムの実行単位であり、各タスクはタスク優先度に応じたスケジューリングにより動作する。

プロセス生成直後に実行可能状態となるタスクをメインタスクと呼ぶ。メインタスクはプロセスに必ず1つだけ存在し、メインタスクが終了すると直ちにプロセス全体が終了する。またメインタスクとは別に、タスク生成システムコールを呼び出すことでサブタスクを生成することができる。サブタスクは1つのプロセス内に複数生成することが可能である。サブタスクを終了してもプロセスは終了しない。これらのメインタスクとサブタスクを総称してタスクと呼ぶ。タスクは生成時に一意のタスク ID を割り付けられ、この ID で個々のタスクを識別する。タスク ID は正の整数値をとる。

同一プロセス内のタスクはローカルメモリ空間を共有する。



[図 2] プロセスとメインタスク・サブタスクの関係

プロセスを生成した元のプロセスを親プロセス、生成されたプロセスを子プロセスと呼ぶ。すべてのプロセスは親プロセスを持つ。ただし、システム起動時に最初に生成される初期プロセスは、例外的に親プロセスを持たない。したがってシステム全体としては、初期プロセスをルートとする木構造のプロセス構造となる。

木構造の中のあるプロセス A が終了した場合、プロセス A の子プロセスの親プロセスは、プロセス A の親プロセスに入れ替わり、全体として木構造は保たれる。例外として、初期プロセスが終了した場合、その子プロセスの親プロセスは存在しない状態となる。

2.2.2 プロセスのアドレス空間

プログラムからのアドレス指定によってアクセス可能な空間をアドレス空間と呼ぶ。32bit のアドレス空間は 0x00000000~0xFFFFFFFF までのアドレスを持ち、このアドレスにより各アドレスに対応付けられたメモリや I/O デバイスにアクセスすることができる。

アドレス空間には、システムのハードウェア設計時に定められる物理アドレス空間と、MMU などの機能を利用して仮想的に管理される論理アドレス空間が存在する。AMP TKSE のプロセスは、通常は論理アドレス空間のみを使用する。

アドレス空間のうち、メモリに対応付けられた空間をメモリ空間と呼ぶ。ただし、AMP TKSE は仮想記憶をサポートしているため、メモリ空間のすべてのアドレスに実際の物理メモリが割り当てられているとは限らない。

メモリ空間に実際のメモリを割り当ててアクセス可能とするには、AMP TKSE のメモリ管理機能のシステムコール(tkse_get_mbk)またはライブラリ(malloc系API)を使用する。こうして割り当てられた、連続する論理アドレスを持つメモリのかたまりをメモリ領域と呼ぶ。プロセスは必要に応じてメモリ領域の割り当て・解放を行い、メモリに対するアクセスを実現する。

AMP TKSE はファイルシステム上のページファイルを利用して仮想記憶管理を行う。これにより、実際の物理メモリサイズ以上のメモリ領域を使用することができる。メモリ領域のページイン・ページアウトは AMP TKSE のメモリ管理が自動的に行うため、アプリケーションはメモリ領域が物理メモリ上に存在するかどうかを意識せずに使用することができる。また、リアルタイム性が必要とされるメモリアクセスについては、メモリを常駐指定することで対象領域のページアウトを禁止することができる。常駐指定したメモリ領域は常に物理メモリ上に存在する。

AMP TKSE のメモリ空間は以下の 4 種類が存在する。

- ・ ローカルメモリ空間
- ・ 共有メモリ空間
- ・ システムメモリ空間
- ・ カーネル間共有メモリ空間

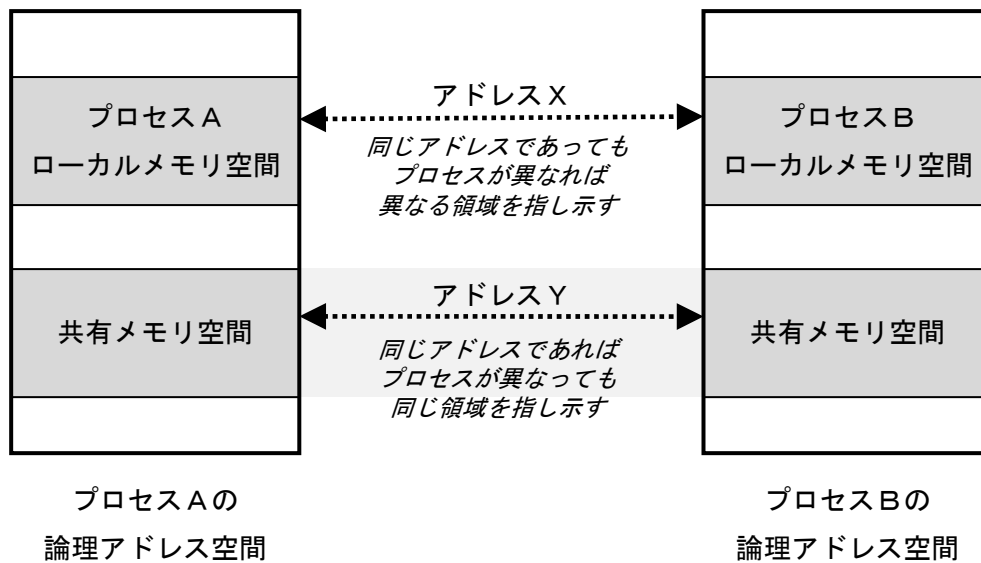
ローカルメモリ空間は、プロセスごとに独立したアドレスと内容をもつメモリ空間である。プロセスの使用するコード領域およびデータ領域は、通常はローカルメモリ空間に配置される。

あるプロセスのローカルメモリ空間は、他のプロセスからはアクセスできない。他プロセスのローカルメモリ空間のアドレスにアクセスした場合、そのアドレスに自プロセスのメモリ領域が確保されている場合は自プロセス領域へのアクセスとなり、確保されていない場合はメモリ保護例外が発生する。

ローカルメモリ空間に確保した領域のアドレスはプロセス固有のものである。各プロセスが確保した領域のアドレスの値は重複することがあるが、実際にはそれぞれ別の領域を指し示している。このため、ローカルメモリ空間にプロセス A が確保した領域のアドレス X を、プロセス B が使用することはできない。プロセス A のアドレス X と、プロセス B のアドレス X とはその値が同じでも実際には異なる領域を指し示す。

共有メモリ空間は、自 AMP TKSE のどのプロセスからもアクセス可能なメモリ空間である。この空間はプロセス間でデータの受け渡しを行う際に使用できる。

共有メモリ空間に確保した領域のアドレスは各プロセス共通となる。共有メモリ空間にプロセスAが確保した領域のアドレスYに対し、プロセスBからもアドレスYにアクセスすることで、同じ領域を参照することが可能となる。



【図 3】 ローカルメモリ空間と共有メモリ空間

システムメモリ空間は、AMP TKSE が内部で使用する特殊なメモリ空間である。これはシステムプログラムやドライバが使用するためのものであり、一般のアプリケーションが使用してはならない。プロセスからシステムメモリ空間の領域にアクセスした場合は、他プロセスのローカルメモリ空間にアクセスした場合と同様にメモリ保護例外が発生する。

カーネル間共有メモリ空間は、システム中の全ての AMP TKSE のどのプロセスからもアクセス可能なメモリ空間である。この空間はカーネル間でデータの受け渡しを行う際に使用できる。

カーネル間共有メモリ空間に確保した領域のアドレスは各プロセス共通となる。カーネル間共有メモリ空間にプロセスAが確保した領域のアドレスYに対し、プロセスBからもアドレスYにアクセスすることで、同じ領域を参照することが可能となる。

2.2.3 プロセス状態とタスク状態

タスクは、その動作の状態に応じてタスク状態を持つ。また、各プロセスのメインタスクのタスク状態をプロセス状態と呼ぶ。

タスク状態は以下5つの基本状態のいずれかとなる。これらのタスク状態はAMP T-Kernelのタスク状態に準じている。ただしタスクを強制待ち状態(SUSPENDED)にすることはできない。また休止状態(DORMANT)はサブタスクのみ遷移可能である。メインタスクを休止状態にすることはできない。起動された状態のタスクを休止状態にすることはできない。

(1) 実行状態 (RUNNING)

タスクが実行中であることを示す。実行状態のタスクは常に1個以下となる。

(2) 実行可能状態 (READY)

タスクを実行する準備は整っているが、より優先順位の高いタスクが実行中であるため、そのタスクを実行できないことを示す。

実行状態のタスクが実行可能状態または待ち状態に遷移すると、実行可能状態のタスクの中から優先順位に従って新たなタスクが実行状態となる。

実行可能状態のタスクがCPU資源を割り当てられて実行状態となることをディスパッチと呼ぶ。また、実行状態のタスクがCPU資源を解放し、実行可能状態に遷移することをプリエンプトと呼ぶ。

(3) 待ち状態 (WAITING)

自タスクの実行を中断するシステムコールを呼び出したことにより、タスクが一時的に実行を中断していることを示す。

(4) 休止状態 (DORMANT)

タスクがまだ起動していない、あるいは実行を終了したことを示す。

タスクが休止状態である場合、タスクの実行状態に関する情報は保存されていない。タスクを起動して休止状態から実行可能状態に遷移した場合、タスクはタスク開始アドレスから実行を開始する。

休止状態はサブタスクのみ遷移可能である。

(5) 未登録状態 (NON-EXISTENT)

タスクがまだ生成されていない、あるいはタスクが削除されたことを示す。

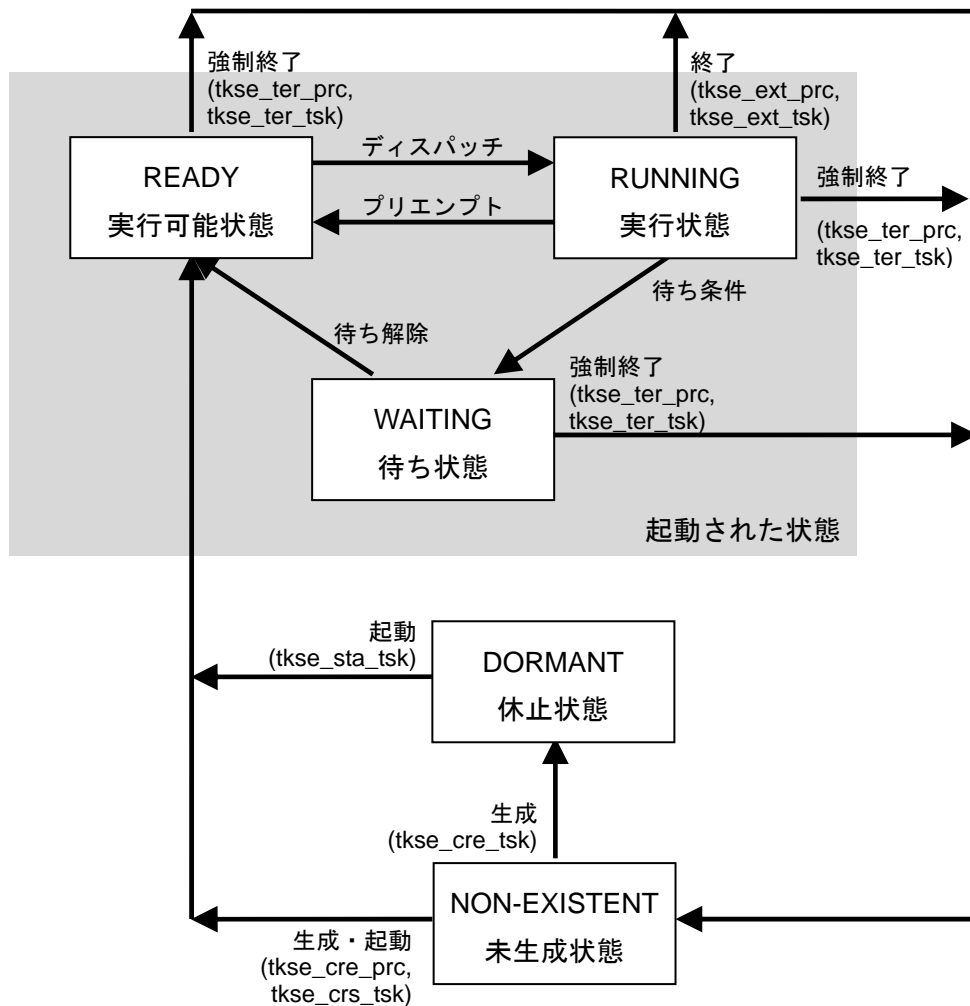
未登録状態は仮想的な状態であり、未登録状態のタスクは、実際はシステムに登録されていない。

一般的な実装におけるタスクの状態遷移を以下に示す。実装によっては、この図にない状態遷移を行う場合や、いずれの状態にも分類されない過渡的な状態が存在する場合がある。

実行可能状態に移行したタスクが、現在実行中のタスクよりも高い優先順位を持つ場合、実行可能状態への移行と同時にディスパッチが起こり、即座に実行状態へ移行する場合がある。この場合、それまで実行状態であったタスクは、新たに実行状態へ移行したタスクにプリエンプトされたという。また、システムコールの機能説明などで「実行可能状態に移行」と記述されている場合でも、タスクの優先順位によっては即座に実行状態に移行する場合もある。

タスクの起動とは、休止状態のタスクを実行可能状態に移行させることをいう。このことから、休止状態と未登録状態以外の状態を総称して、起動された状態と呼ぶことがある。タスクの終了とは、起動された状態のタスクを未生成状態に移行させることをいう。

タスクの待ち解除とは、タスクを待ち状態から実行可能状態に移行させることをいう。また、待ち状態を解除する要因のことを待ち解除要因と呼ぶ。



[図 4] タスク状態遷移図

2.2.4 プロセス／タスクの優先度とスケジューリング

タスクはそれぞれ独立したタスク優先度を持つ。プロセスのメインタスクのタスク優先度を、プロセス優先度と呼ぶ。またサブタスクもそれぞれ優先度を持っており、これらのサブタスク優先度はプロセス優先度と異なる値を設定可能である。優先度の設定はプロセスおよびサブタスク生成時に行う。また、タスク動作中に優先度を動的に変更することも可能である。

優先度は0～255（0が最高優先度）の範囲の値をとる。優先度の値に応じて、各タスクは3つの優先度グループに分類され、それぞれ異なったスケジューリングが行われる。AMP TKSEのスケジューリングは基本的には、絶対優先度スケジューリングとラウンドロビンスケジューリングの二つがある。

絶対優先度スケジューリングは、タスクの優先度が高いほど、タスクの優先順位が高くなる。よって、あるタスクが実行状態のときに、そのタスクより優先度の低いタスクが実行状態となることはない。このスケジューリングは、AMP T-Kernelのスケジューリングと基本的に同一である。

ラウンドロビンスケジューリングは、タスクの優先度に関係なく、順番にタスクを実行状態としていく。タスクの優先度は、相対的なスケジューリングの頻度を示す。より具体的には、タスクに割り当てられる実行時間（実行状態でいられる時間）が、優先度が高いほど多くなる。割り当てられた実行時間が過ぎると、優先順位は最も

低くなり、他のタスクが実行状態となる。つまり優先度が低いタスクでも必ず実行される。

各タスクは、優先度の値により、以下の3つの優先度グループに分類される。

A. 絶対優先度グループ（優先度：0～127）

グループ内で、タスク優先度に基づいた絶対優先度スケジューリングが行われる（0が最高優先度）。

優先度の最も高いタスクが実行状態となる。それより、優先度の低いタスクが動作することはない。

ただし、タスクの優先度が同一の場合は、同一優先度のタスクの中でラウンドロビン方式で一定時間ごとに平等にスケジューリングされる。

B. ラウンドロビングループ1（優先度：128～191）

グループ内で、ラウンドロビン方式によるスケジューリングが行われる（128が最高優先度）。

このグループは、絶対優先度グループより優先順位が低い。よって、絶対優先度グループに実行状態／実行可能状態のタスクが存在すれば、このグループのタスクが実行されることはない。絶対優先度グループに実行状態／実行可能状態のタスクが存在しなければ、優先度が低いタスクでも必ず実行されることが保証される。

C. ラウンドロビングループ2（優先度：192～255）

グループ内で、ラウンドロビン方式によるスケジューリングが行われる（192が最高優先度）。

このグループは、他のグループ（絶対優先度グループおよびラウンドロビングループ1）より優先順位が低い。よって、他のグループに実行状態／実行可能状態のタスクが存在すれば、このグループのタスクが実行されることはない。他のグループに実行状態／実行可能状態のタスクが存在しなければ、優先度が低いタスクでも必ず実行されることが保証される。

実際のスケジューリングは以下のように行われる。

1. 絶対優先度グループに属する実行可能状態のタスクがあれば、その中の最高優先度のタスクを実行状態とし、実行する。なければ、2. へ進む。
最高優先度のタスクが複数存在した場合は、ラウンドロビン方式で一定時間ごとに平等にスケジューリングされる。
2. ラウンドロビングループ1に属する実行可能状態のタスクがあれば、その中の相対的な優先順位に従って、選択されたタスクを実行状態とし、実行する（最高優先度とは限らない）。なければ、3. へ進む。
3. ラウンドロビングループ2に属する実行可能状態のタスクがあれば、その中の相対的な優先順位に従って、選択されたタスクの状態を実行状態に変更し、タスクを実行する（このため、実行されているタスクが最高優先度であるとは限らない）。

2.2.5 プロセスの実行環境

プロセスは、実行環境として以下の情報を保持する。

- ・ 自プロセス、親プロセス、子プロセスのプロセス ID
- ・ プロセス／タスクの優先度
- ・ 現在の作業ファイル（標準ファイル管理）
- ・ オープン中のファイル（標準ファイル管理、標準入出力）
- ・ メッセージキュー（プロセス間メッセージ）

プロセス生成直後の実行環境は以下のように設定される。

- | | | |
|-----------------|-----|--------------------|
| ・ 自プロセスのプロセス ID | ・・・ | 生成時に割り当てられた ID |
| ・ 親プロセスのプロセス ID | ・・・ | 自プロセスを生成したプロセスの ID |
| ・ 子プロセスのプロセス ID | ・・・ | なし |
| ・ プロセス／タスクの優先度 | ・・・ | 生成時に指定した優先度 |
| ・ 現在の作業ファイル | ・・・ | 生成時点での親プロセスの作業ファイル |
| ・ オープン中のファイル | ・・・ | なし |
| ・ メッセージキュー | ・・・ | 空 |

また、セマフォなどのカーネルオブジェクトは、生成時の属性指定 (TA_DELEXIT, TA_PLOCAL) により、オブジェクトを生成したプロセスに関連付けることが可能である。プロセスに関連付けられたオブジェクトは、該当するプロセスが終了した時点で自動的に削除される。

2.2.6 ユーザプロセスとシステムプロセス

プロセスは、ユーザプロセスとシステムプロセスの2種類が存在する。ユーザプロセスまたはシステムプロセスのどちらでプロセスを生成するかの指定は、プロセス生成時の属性指定で行う。

ユーザプロセスは AMP TKSE のすべての機能を使用できる。システムプロセスは、ユーザプロセスの機能に加えて AMP T-Kernel のシステムコール (tk_xxx_yyy など) を直接使用できる。

システムプロセスはデバッガや上位システムとの連携など、システムに近い用途での利用を想定したものである。一般的なアプリケーションは原則としてユーザプロセスとしなければならない。

2.2.7 プロセスの生成

プロセスの生成は、プロセスの実行プログラムファイル、およびプロセス生成メッセージを指定して、システムコール tkse_cre_prc を発行することで行われる。

プロセス生成メッセージは、プロセス生成時に親プロセスから子プロセスに渡されるメッセージである。プロセス生成メッセージの構造は、プロセス間メッセージで使われる通常のメッセージの構造と同一である。

```
typedef struct {
    W msg_type;          /* メッセージタイプ */

```

```

W msg_size;          /* メッセージサイズ(バイト数) */
UB msg_body[n];     /* メッセージ本体(msg_size バイト) */
} MESSAGE;

```

プロセス生成に成功すると、プロセスのメインタスクが起動する。このとき、メインタスク関数は引数としてプロセス生成メッセージを受け取る。

メッセージを受け取る形式として、メッセージデータを直接受け取る形式と、メッセージデータを空白で区切られた文字列とみなし、個々の要素に分解して受け取る形式の2種類を選択できる。ユーザの用途に応じて、メインタスク関数の名称の定義を以下から選択する。ただし両方の名称を同時に定義することはできない。

(1)形式 1

```

W MAIN (MESSAGE *msg)
/* MESSAGE *msg; メッセージへのポインタ */
{
    /* プログラムの実行コード */
    return 終了コード;
}

```

メインタスク関数の名称を MAIN として定義した場合、関数引数としてプロセス生成メッセージ msg を直接受け取る。このとき、メッセージタイプ msg_type の値に制限はない。

(2)形式 2

```

W main (W ac, TC **argv)
/* W ac; 文字列項目数 */
/* TC **argv; 文字列項目のポインタ配列へのポインタ */
{
    /* プログラムの実行コード */
    return 終了コード;
}

```

メインタスク関数の名称を main として定義した場合、プロセス生成メッセージのメッセージデータ msg_body は、空白文字 TK_KSP で区切られた、TNULL で終了する1つの TRON コード文字列と見なされる。このとき、メインタスク関数の引数 ac には空白文字で区切られた項目の個数が、argv には各項目の文字列へのポインタがポインタ配列として渡される。

msg_body が TNULL で終了していない場合は、msg_body の終端の文字を TNULL に置き換えて引数の解析処理を行う。このとき msg_body の終端の文字は失われる。

形式2を使用する場合はメッセージタイプ msg_type = 0 でなくてはならない。msg_type ≠ 0 を指定した場合は msg_body の内容に関わらず常に ac = 0, *argv = NULL となり、メッセージを受け取ることはできない。

メインタスク関数 MAIN または main から処理が戻るとプロセスは終了する。これは tkse_ext_prc によるプロセ

ス終了と同等となる。

2.2.8 AMP T-Kernel プログラムとの連携

AMP TKSE 上で動作するアプリケーションは、AMP T-Kernel プログラムと連携して動作することが可能である。アプリケーションからアクセス可能な AMP T-Kernel プログラムは、主に以下の2種類である。

- ・ デバイスドライバ
システムに接続されている各種デバイスを制御する。
AMP TKSE のデバイス管理機能を使用してアクセスする。
- ・ サブシステム
システムに機能を追加するために、各種ミドルウェアなどで使用される。
各サブシステムが提供する拡張 SVC を使用してアクセスする。

これらの AMP T-Kernel プログラムを、まとめてシステムプログラムと呼ぶ。システムプログラムは AMP T-Kernel と同じシステムメモリ空間上で動作する。

システムプログラムは AMP T-Kernel に直接リンクすることでメモリ空間に配置される。また、アプリケーションから動的にロード・アンロードすることも可能である。

システムプログラムの実行ファイルを指定して `tkse_lod_spg` を発行することにより、アプリケーションからシステムプログラムをロードすることができる。このときロードする領域は動的に確保されるため、システムプログラムは再配置可能な形式で作成しなくてはならない。ただし、実行ファイルに格納されているシステムプログラムの配置アドレスが OS 管理外の論理アドレスである場合は、実行ファイルの配置情報に従って固定アドレスにロードされる。

ロードしたシステムプログラムは、以下の形式の `main` 関数から実行が開始される。プロセス生成とは異なり `MAIN` 関数を使用することはできない。

```

W main (W ac, TC **argv)
/* W ac: 文字列項目数 */
/* TC **argv: 文字列項目のポインタ配列へのポインタ */
{
    if (ac >= 0) {
        /* プログラムのロード処理 */
    } else {
        /* プログラムのアンロード処理 */
    }
    return 終了コード;
}

```

tkse_lod_spg でシステムプログラムをロードした際の引数 *arg* を、空白文字 TK_KSP で区切られた、TNULL で終了する 1 つの TRON コード文字列と見なす。main 関数の引数 *ac* には空白文字で区切られた項目の個数が、*argv* には各項目の文字列へのポインタがポインタ配列として渡される。ロード時は常に $ac \geq 0$ となる。

tkse_unl_spg で、ロードしたシステムプログラムをアンロードする。このときもロード時と同様に main 関数が呼び出される。ただしアンロード時は $ac < 0$ となるため、*ac* の値を判定してロード処理・アンロード処理をそれぞれ行う。

main 関数は tkse_lod_spg を呼び出したタスクの準タスク部として実行される。main 関数では T-Kernel の API を使用可能であるため、サブシステムの場合はここでサブシステム定義・抹消を、デバイスドライバの場合はデバイスの登録・抹消を行う。

呼び出し元タスクの実行状態に影響を与えるため、main 関数内でタスク終了等の自タスク状態の変更を行ってはならない。

2.3 同期・通信

2.3.1 プロセス間の同期・通信

プロセス間で通信を行うため、AMP TKSE は以下の機能を提供する。

(1) プロセス間メッセージ

プロセス間メッセージ機能は、メッセージと呼ばれるデータ構造を送信側プロセスから受信側プロセスに送ることで、1対1のプロセス間通信を実現する機能である。また、プロセス間の同期にも利用可能である。

メッセージ送信処理(tkse_snd_msg)により送信されたメッセージは、受信側プロセスのメッセージキューに格納される。メッセージキューは各プロセスに固有のものであり、プロセス生成時に自動的に生成・初期化される。受信側プロセスはメッセージ受信処理(tkse_rcv_msg)を行うことで、自プロセスのメッセージキューに格納されたメッセージを取り出す。また、受信側プロセスにメッセージハンドラを定義することで、非同期のメッセージ受信を行うことも可能である。この場合、受信側プロセスがメッセージを受け取ったタイミングで、メインタスクの処理に割り込む形でメッセージハンドラが起動する。

プロセス間メッセージは、プロセス対プロセスの通信だけでなく、システムがプロセスに情報を伝える手段としても用いられる。例として、子プロセスが終了した場合、システムから親プロセスに子プロセス終了メッセージが送信される。このような、システムが送信するメッセージをシステムメッセージと呼ぶ。

プロセス間メッセージは、他のカーネル上の AMP TKSE のプロセスに送信することができる。

(2) グローバル名

グローバル名機能は、グローバル名と呼ばれる任意の名前を付与した 4byte データを、複数プロセス間で共有する機能である。

プロセスはそれぞれ独立したローカルメモリ空間を持つため、ローカルメモリ空間内の大域変数などを利用して、複数のプロセス間でデータを共有することはできない。データの共有は共有メモリやメッセージバッファ等を利用するが、これらの機能を使用するためには、共有メモリの領域のアドレス、あるいはメッセージバッファ等のオブジェクト ID をまず共有しなければならない。このような、アドレスや ID を共有するための機能がグローバル名機能である。

グローバル名機能の用途はアドレスや ID の共有を想定しているが、4byte データであればどのようなデータでも共有可能である。

グローバル名は、自 AMP TKSE の中でのみ使用可能である。

(3) 共有メモリ

共有メモリによるプロセス間通信は、前述の共有メモリ空間を用いてデータを受け渡す方法である。

大量のデータを複数のプロセスからアクセスする場合に使用する。データのコピーを行わないため高速なデータの受け渡しが可能であるが、アクセス保護が行われない点や、同期や排他制御を行うためには他の機能を併用しなければならない点を考慮する必要がある。

共有メモリは、自 AMP TKSE の中でのみ使用可能である。

プロセス間の同期はプロセス間メッセージ機能を使用する。タスク単位のより細かな同期が必要な場合はタス

ク間同期・通信機能を用いる。

2.3.2 タスク間の同期・通信

タスク間で同期・通信を行なうために、AMP TKSE はタスク間同期・通信機能とタスク付属同期機能を提供する。

(1) タスク間同期・通信機能

タスク間の同期・通信は、同期・通信のために用意されたオブジェクトを使用して実現する。また、これらのオブジェクトが提供する機能をタスク間同期・通信機能と呼ぶ(詳細は次項を参照)。

タスク間同期通信機能は、他のカーネル上の AMP TKSE のオブジェクトに対して使用可能である。

(2) タスク付属同期機能

タスク間同期・通信機能を用いず、他タスクの状態を直接操作することでタスク間の同期を行う事も可能である。他タスクの状態を制御して同期を行う機能をタスク付属同期機能と呼ぶ。

AMP TKSE で使用可能なタスク付属同期機能は、タスクの起床と起床待ち、およびその解除である。

タスク付属同期機能は同一プロセス内のタスクにのみ使用可能である。他プロセスのタスクのタスク状態を操作することはできない。

2.3.3 タスク間同期・通信機能

タスク間同期・通信機能として以下のオブジェクトを使用可能である。

- ・セマフォ
- ・ミューテックス
- ・イベントフラグ
- ・メールボックス
- ・メッセージバッファ
- ・ランデブポート

これらのタスク間同期・通信機能を使用するために、まず該当する機能のオブジェクトを生成する。生成したオブジェクトには固有のオブジェクト ID が割り付けられる。このオブジェクト ID を指定して、タスク間の同期や通信を行う。オブジェクト ID は、AMP のシステム全体で固有である。つまり他の AMP TKSE のオブジェクトの ID とも重複することはない。

各オブジェクトはその生成時に以下のいずれかのアクセス属性を指定する。

(1) グローバル属性

グローバル属性のオブジェクトは、他の AMP TKSE のタスクを含む全てのタスクからアクセス可能である。

(2) カーネル・ローカル属性

カーネル・ローカル属性のオブジェクトは、自身が属する AMP TKSE の全てのタスクからアクセスが可能である。他の AMP TKSE のタスクからはアクセスできない。

(3) プロセス・ローカル属性

プロセス・ローカル属性のオブジェクトは、そのオブジェクトを生成したタスクが属するプロセス内からのみアクセスが可能である。他のプロセスのタスクからはアクセスできない。

グローバル属性のオブジェクトを使用することにより、AMP TKSE のアプリケーション間でタスク間同期・通信を行うことができる。つまり、カーネル間で同期・通信が可能となる。

メールボックスは、プロセス間での使用が不可能なため、プロセス・ローカル属性しか指定できない。

AMP TKSE のタスク間同期・通信機能の仕様は、AMP T-Kernel のタスク間同期・通信機能の仕様に基本的に準じる。ただしオブジェクト ID は AMP TKSE が独自に管理しているため、AMP TKSE で生成したオブジェクトのオブジェクト ID を AMP T-Kernel でそのまま利用することはできない。また AMP T-Kernel で生成したオブジェクトのオブジェクト ID を AMP TKSE で利用することもできない。また、オブジェクト生成時の属性指定に一部制約がある（仕様の詳細は各システムコールの説明を参照）。

メインタスクがタスク間同期・通信機能を使用して待ち状態となっている間に、プロセスのメッセージハンドラが割り込んだ場合は、タスクの待ち状態は解除されシステムコールはエラー E_DISWA1 を返す。

2.4 オブジェクト管理

2.4.1 オブジェクトの ID 番号検索

プロセスや同期・通信オブジェクトは ID 番号により識別される。ただし、ID 番号はオブジェクトの生成時に自動的に割り当てられるため、アプリケーションから目的のオブジェクトの ID 番号を知るための手段が必要である。AMP TKSE では、オブジェクトにつけた名称から、ID 番号を検索することができる。

同期・通信オブジェクトは生成時にオブジェクト名称を付けることができる。オブジェクト名称は、同一の種類オブジェクトについて、固有の名称でなくてはならない。ただし、カーネル・ローカル属性のオブジェクトは自身のカーネルの中でのみ固有の名称であればよい。同様にプロセス・ローカル属性のオブジェクトは、自身のプロセスの中でのみ固有の名称であればよい。

オブジェクト管理機能により、オブジェクト名称からそのオブジェクトの ID 番号を検索することができる。オブジェクトの ID 番号検索は他の AMP TKSE のオブジェクトに対しても有効である。ただし、検索できるのは、そのプロセスおよびタスクからアクセス可能なオブジェクトのみである。つまり、検索対象となるのは以下のオブジェクトである。

- グローバル属性のオブジェクト
- 同一のカーネルのカーネル・ローカル属性のオブジェクト
- 同一のプロセスのプロセス・ローカル属性のオブジェクト

プロセスも同期・通信オブジェクトと同様に、生成時に付けたオブジェクト名称から、プロセス ID 番号を検索することが可能である。プロセスは生成時にアクセス属性が指定できないが、グローバル属性として扱う。

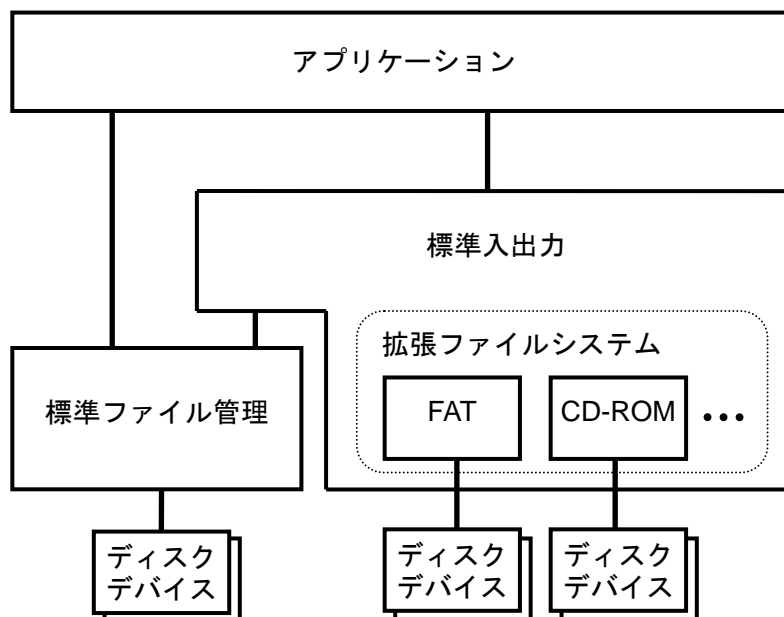
2.5 標準ファイル管理と標準入出力

2.5.1 AMP TKSE のファイル管理

AMP TKSE は、AMP T-Kernel に登録されたディスクデバイスをファイルシステムとして扱うためのファイル管理機能を持つ。

ファイル管理機能は、T-Kernel 標準ファイルシステム（以下、標準ファイルシステム）を直接操作するための標準ファイル管理機能、および標準ファイルシステムを含む様々なファイルシステムを統一的に扱うための標準入出力機能からなる。

標準入出力は標準ファイルシステムだけではなく他のフォーマットのファイルシステムも扱うことができる。これらの他フォーマットのファイルシステムを拡張ファイルシステムと呼ぶ。現バージョンの仕様では FAT12/16/32 ファイルシステム、および CD-ROM (ISO9660 Level1) ファイルシステムに対応する。また、これら以外のファイルシステムを拡張ファイルシステムとして標準入出力に組み込むことも可能である。



[図 5] ファイル管理の位置付け

ディスクデバイスをファイルシステムとして使用するため、最初にファイルシステムの接続を行う。接続したファイルシステムは一意の接続名を持ち、この接続名を用いてファイルシステム上に存在するファイルの操作を行う。標準ファイル管理、および標準入出力は、複数の異なるファイルシステムを同時に接続することができる。実行ファイルからのプロセス・システムプログラム起動、およびページファイルを利用した仮想記憶管理を行うためには、あらかじめファイルシステムを接続しておかなければならない。

2.5.2 標準ファイル管理

標準ファイル管理は、ハイパーテキスト型のネットワーク構造を持つ標準ファイルシステムを直接扱うための機能である。標準ファイルシステム独自の機能である実身/仮身やファイルレコードの操作を行う場合は、標準ファイル管理機能を使用する。

2.5.3 標準入出力

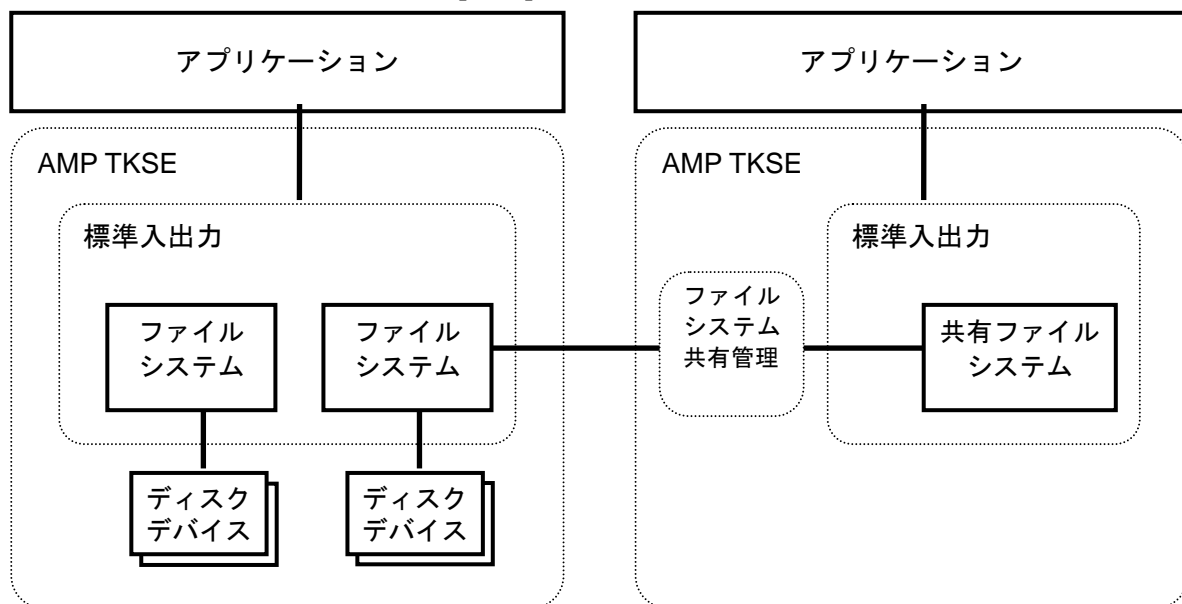
標準入出力は、ファイルシステム毎の仕様の差異を意識することなく、アプリケーションからのファイルアクセスを共通のシステムコールで実現するための機能である。ただし、ファイル名長や最大ファイルサイズなどの元々のファイルシステムに起因する制限事項は、標準入出力でも同様に制限される。

2.5.4 ファイルシステム共有管理

AMP TKSE は、他の AMP TKSE とファイルシステムを共有するファイルシステム共有管理機能を持つ。

この共有機能により、アプリケーションは、自 AMP TKSE のファイルシステムと他の AMP TKSE のファイルシステムと区別することなく、標準入出力機能を用いて操作することができる。つまり、アプリケーションは、他のプロセッサのディスクデバイスを、自プロセッサのディスクデバイスと同様にファイルシステムとして扱うことができる。

[図 6] 共有ファイル管理

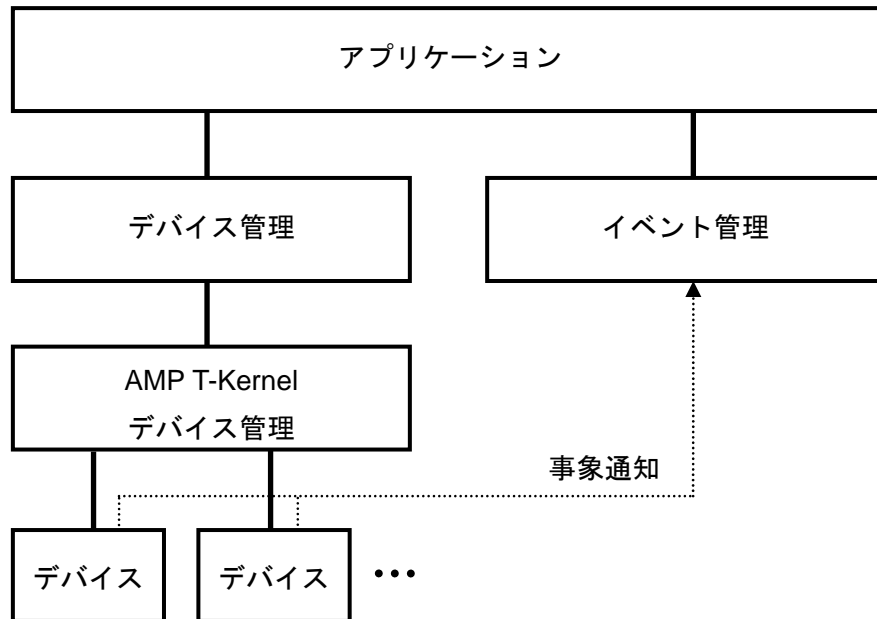


ファイルシステムの共有は、カーネル間で大量のデータの受け渡しが行なわれるため、カーネル間共有メモリが存在することを前提とする。

2.6 デバイス管理とイベント管理

2.6.1 AMP T-Kernel デバイスのアクセスと事象通知

AMP TKSE は、AMP T-Kernel に登録されたデバイスにアクセスするためのデバイス管理機能、およびデバイスから送信された事象通知をアプリケーションが受け取るためのイベント管理機能を提供する。



[図 7] デバイス管理とイベント管理の位置付け

2.6.2 デバイス管理

デバイス管理は、AMP T-Kernel のデバイス管理機能を AMP TKSE を通して利用するための機能である。実際のデバイスの操作、およびデバイスの管理は AMP T-Kernel が行う。

デバイスの登録は AMP T-Kernel からのみ実行可能である。AMP TKSE からデバイスを登録、および登録解除することはできない。

デバイス管理は、自身の AMP T-Kernel に登録されているデバイスのみを対象とする。他の AMP T-Kernel のデバイスは操作できない。

2.6.3 イベント管理

イベント管理は、各種デバイスから非同期に発生する事象通知をアプリケーションが受け取るための機能である。デバイスの事象通知はイベントと呼ばれるデータ構造に変換され、イベント管理内部のイベントキューに順次格納される。イベントキューは、各 AMP TKSE について一つ存在し、自身の AMP T-Kernel に登録されたデバイ

スからのイベントのみが格納される。他の AMP T-Kernel に登録されたデバイスからのイベントを扱うことはできない。

イベントキューは1つの AMP TKSE に1つしか存在しないため、複数のプロセスから同時にイベント管理機能を使用することはできない。

アプリケーションはイベントの取得を行うことで、イベントキューに格納されたイベントを取り出すことができる。また、イベントをメッセージとして受け取ることもできる。

イベント管理の主な目的はインタラクティブなヒューマンインタフェースを実現することである。このためイベント管理は、キーボードやポインティングデバイスといったデバイスからの事象通知を、イベントとしてアプリケーションに通知することを想定して設計されている。ただし、デバイスイベント、拡張デバイスイベント、アプリケーションイベントなどを使用して、その他のデバイスからの事象通知をアプリケーションに送信する目的にも使用することができる。

第3章 AMP T-Kernel StandardExtension 共通仕様規定

3.1 データ型

3.1.1 基本的なデータ型

```

typedef char B; /* 符号付き 8 ビット整数 */
typedef short H; /* 符号付き 16 ビット整数 */
typedef int W; /* 符号付き 32 ビット整数 */
typedef unsigned char UB; /* 符号無し 8 ビット整数 */
typedef unsigned short UH; /* 符号無し 16 ビット整数 */
typedef unsigned int UW; /* 符号無し 32 ビット整数 */

typedef char VB; /* 型が一定しない 8 ビットのデータ */
typedef short VH; /* 型が一定しない 16 ビットのデータ */
typedef int VW; /* 型が一定しない 32 ビットのデータ */
typedef void *VP; /* 型が一定しないデータへのポインタ */

typedef volatile B _B; /* volatile 宣言付 */
typedef volatile H _H;
typedef volatile W _W;
typedef volatile UB _UB;
typedef volatile UH _UH;
typedef volatile UW _UW;

typedef int INT; /* プロセッサのビット幅の符号付き整数 */
typedef unsigned int UINT; /* プロセッサのビット幅の符号無し整数 */

typedef INT ID; /* ID 一般 */
typedef INT MSEC; /* 時間一般(ミリ秒) */
typedef void (*FP)(); /* 関数アドレス一般 */
typedef INT (*FUNCP)(); /* 関数アドレス一般 */

#define LOCAL static /* ローカルシンボル定義 */
#define EXPORT /* グローバルシンボル定義 */
#define IMPORT extern /* グローバルシンボル参照 */

```

/*

* ブール値

- * TRUE = 1 と定義するが、0 以外はすべて真(TRUE)である。
- * したがって、bool == TRUE の様な判定をしてはいけない。
- * bool != FALSE の様に判定すること。

```

*/
typedef      INT                BOOL;
#define      TRUE                1                /* 真 */
#define      FALSE              0                /* 偽 */

/*
 * TRON コード
 */
typedef      UH                TC;                /* TRON コード */
#define      TNULL              ((TC)0)          /* TRON コード文字列の終端 */

```

- ※VB, VH, VW と B, H, W との違いは、前者はビット数のみが分かっており、データ型の中身が分からないものを表すのに対して、後者は整数を表すことがはっきりしているという点である。
- ※プロセッサのビット幅は 32 ビット以上に限定する。したがって、INT と UINT は必ず 32 ビット以上の幅がある。
- ※BOOL は、TRUE を 1 と定義するが、0 以外はすべて真である。したがって、ブール値==TRUE の様な判定を行ってはいけない。ブール値!=FALSE の様に判定する。

【補足事項】

明らかに負の数にならないパラメータも、原則として符号付き整数(INT)のデータ型を使用する。これは、整数はできるだけ符号付きの数として扱うという TRON 全般のルールに基づいたものである。また、タイムアウト(TMO tmount)のパラメータは、これが符号付きの整数であることを利用し、TMO_FEVR(=-1)を特殊な意味に使っている。符号無し of データ型を持つパラメータは、ビットパターンとして扱われるもの(オブジェクト属性やイベントフラグなど)である。

3.1.2 意味が定義されているデータ型

パラメータの意味を明確にするため、出現頻度の高いデータ型や特殊な意味を持つデータ型に対して、以下のような名称を使用する

```

typedef      INT                FN;                /* 機能コード */
typedef      INT                RNO;              /* ランデブ番号 */
typedef      UINT               ATR;              /* オブジェクト/ハンドラ属性 */
typedef      INT                ER;               /* エラーコード */
typedef      INT                PRI;              /* 優先度 */
typedef      INT                TMO;              /* タイムアウト指定 */

```

```

typedef      UINT                RELTIM;          /* 相対時間 */
typedef      struct systim {          /* システム時刻 */
                W                hi;            /* 上位 32 ビット */
                UW               lo;            /* 下位 32 ビット */
} SYSTIM;

/*
 * 共通定数
 */
#define      NULL                0              /* 無効ポインタ */
#define      TA_NULL             0              /* 特別な属性を指定しない */
#define      TMO_POL             0              /* ポーリング */
#define      TMO_FEVR            (-1)          /* 永久待ち */

```

※複数のデータ型を複合したデータ型の場合は、その内の最も主となるデータ型で代表する。例えば、`tkse_cre_prc` の戻値はプロセス ID かエラーコードであるが、主となるのはプロセス ID なのでデータ型は ID となる。

3.2 エラーコード

3.2.1 概要

システムコールの戻値は原則として符号付きの整数で、エラーが発生した場合には負の値のエラーコード、処理を正常に終了した場合は `E_OK (=0)` または正の値とする。正常終了した場合の戻値の意味はシステムコール毎に規定する。この原則の例外として、呼び出しても戻値を返さないシステムコールがある。

戻値を返さないシステムコールは、C 言語 API では戻値を持たないもの(すなわち `void` 型の関数)として宣言する。

エラーコードは、メインエラーコードとサブエラーコードで構成される。エラーコードの下位 16 ビットがサブエラーコード、残りの上位ビットがメインエラーコードとなる。メインエラーコードは、検出の必要性や発生状況などにより、エラークラスに分類される。

```

#define      MERCD(er)           ( (ER) (er) >> 16 )          /* メインエラーコード */
#define      SERCD(er)           ( (H) (er) )                  /* サブエラーコード */
#define      ERCD(mer, ser)      ( (ER) (mer) << 16 | (ER) (UH) (ser) )

```

3.2.2 エラーコード一覧

以下に AMP TKSE のエラーコードを示す。メインエラーコードのうち 0~-255 までは T-Kernel 互換エラーコードであり、エラーの意味は AMP T-Kernel と同一である。-256 以降は Standard Extension 独自のエラーコードである。AMP TKSE 独自のエラーコードはない。

エラークラスとして定義されていない範囲のエラーコードは、将来の拡張用に予約されている。

正常終了のエラークラス (0)

E_OK 0 正常終了

内部エラークラス (-5~-8)

E_SYS ERCD (-5, 0) システムエラー

原因不明のエラーであり、システム全体に影響するエラーである。

E_NOCOP ERCD (-6, 0) コプロセッサ使用不可

現在動作中のハードウェアに指定のコプロセッサが搭載されていない。または、コプロセッサの動作異常を検出した。

未サポートエラークラス (-9~-16)

E_NOSPT ERCD (-9, 0) 未サポート機能

システムコールの一部の機能がサポートされていない場合に、その機能を指定すると、E_RSATR または E_NOSPT のエラーを発生する。E_RSATR に該当しない場合には、E_NOSPT のエラーとなる。

E_RSFN ERCD (-10, 0) 予約機能コード番号

予約機能コード(未定義の機能コード)を指定してシステムコールを実行しようとした場合に、このエラーが発生する。未定義の拡張 SVC ハンドラを実行しようとした場合(機能コードが正の場合)にも、このエラーが発生する。

E_RSATR ERCD (-11, 0) 予約属性

未定義やサポートしていないオブジェクト属性を指定した場合に発生する。

システム依存の適応化を行う場合、このエラーのチェックは省略されることがある。

パラメータエラークラス (-17~-24)

E_PAR ERCD (-17, 0) パラメータエラー

システム依存の適応化を行う場合、このエラーのチェックは省略されることがある。

E_ID ERCD (-18, 0) 不正 ID 番号

E_ID は ID 番号を持つオブジェクトに対してのみ発生するエラーである。

割込み定義番号などの範囲外や予約番号といった静的なエラーが検出された場合には、E_PAR のエラーが発生

する。

呼出コンテキストエラークラス (-25~-32)

E_CTX ERCD(-25, 0) コンテキストエラー

このシステムコールを発行できるコンテキスト(タスク部/タスク独立部の区別やハンドラ実行状態)にはないということを示すエラーである。

自タスクを待ち状態にするシステムコールをタスク独立部から発行した場合のように、システムコールの発行コンテキストに関して意味的な間違いのある場合には、必ずこのエラーが発生する。また、それ以外のシステムコールであっても、実装の制約のため、あるコンテキスト(割込みハンドラなど)からそのシステムコールを発行できない場合に、このエラーが発生する。

E_MACV ERCD(-26, 0) メモリアクセス不能、メモリアクセス権違反

エラーの検出は実装依存である。

E_OACV ERCD(-27, 0) オブジェクトアクセス権違反

ユーザタスクがシステムオブジェクトを操作した場合に発生する。

システムオブジェクトの定義およびエラーの検出は実装依存である。

E_ILUSE ERCD(-28, 0) システムコール不正使用

資源不足エラークラス (-33~-40)

E_NOMEM ERCD(-33, 0) メモリ不足

オブジェクト管理ブロック領域、ユーザスタック領域、メモリプール領域、メッセージバッファ領域などを獲得する時のメモリ不足 (no memory)

E_LIMIT ERCD(-34, 0) システムの制限を超過

オブジェクト数の上限を超えてオブジェクトを生成しようとした場合など。

オブジェクト状態エラークラス (-41~-48)

E_OBJ ERCD(-41, 0) オブジェクトの状態が不正

E_NOEXS ERCD(-42, 0) オブジェクトが存在していない

E_QOVR ERCD(-43, 0) キューイングまたはネストのオーバーフロー

待ち解除エラークラス (-49~-56)

E_RLWAI ERCD(-49, 0) 待ち状態強制解除

E_TMOUT ERCD(-50, 0) ポーリング失敗またはタイムアウト

E_DLT ERCD(-51, 0) 待ちオブジェクトが削除された

E_DISWA1 ERCD(-52, 0) 待ち禁止による待ち解除

———— デバイスエラークラス (-57~-64) (T-Kernel/SM) —————

E_I0 ERCD(-57, 0) 入出力エラー

※ E_I0 のサブエラーコードには、デバイスごとにエラー状態等を示す値が定義される場合がある。

E_NOMDA ERCD(-58, 0) メディアがない

———— 各種状態エラークラス (-65~-67) (T-Kernel/SM) —————

E_BUSY ERCD(-65, 0) ビジー状態

E_ABORT ERCD(-66, 0) 中止した

E_RDONLY ERCD(-67, 0) 書込み禁止

———— ドメインエラークラス (-68~-70) (MP T-Kernel) —————

E_DOMAIN ERCD(-68, 0) ドメインエラー

他のドメインに所属するオブジェクトを操作しようとした際に、ドメインの違いによりその操作が許されないことを示すエラーである。

E_ONAME ERCD(-69, 0) オブジェクト名称エラー

指定したオブジェクト名称が既にドメイン内で使用されていることを示すエラーである。

E_DACV ERCD(-70, 0) アクセス保護エラー

オブジェクトを操作しようとした際に、アクセス保護によりその操作が許されないことを示すエラーである。

———— プロセッサ間エラークラス (-71~-73) (MP T-Kernel) —————

E_IPC ERCD(-71, 0) プロセッサ間通信エラー

システムコールの実行中に何らかのプロセッサ間通信に異常が発生し、システムコールの実行結果がわからないことを示すエラーである。

本エラーは、他プロセッサからの返答が正常に受信できなかった場合に発生する。本エラーが発生した場合、システムコールの実行結果について保証されない。他のプロセッサに要求した動作が実行されている可能性もある。もし要求した動作が失敗したことが判別できるならば、本エラーではなく後述の E_IPCA エラーまたは E_IPCS エラーが発生する。

E_IPCA ERCD(-72, 0) プロセッサ間通信絶対エラー

システムコールの実行中に何らかのプロセッサ間通信に異常が発生し、要求したシステムコールが失敗したことを示すエラーである。E_IPC エラーとの相違は、システムコールの実行結果が失敗であることが保証されることである。

E_IPCS ERCD(-73, 0) プロセッサ間通信状態エラー

なんらかの理由によりプロセッサ間通信ができない状態であることを示すエラーである。

相手のプロセッサが休止中や初期化中など、正常ではあるがプロセッサ間通信ができない状態の場合に発生する。異常な状態においてプロセッサ間通信ができない場合は、E_IPCA エラーが発生する。

 メモリ管理エラークラス (-257~-260) (AMP TKSE および SMP TKSE)

E_SYSMEM ERCD (-257, 0) システムメモリ領域不足

AMP TKSE が内部で使用するメモリ領域が不足した場合に発生する。

 ファイル管理エラークラス (-261~-280) (AMP TKSE および SMP TKSE)

E_FNAME ERCD (-261, 0) 不正パス名、不正ファイル名

E_FD ERCD (-262, 0) 不正ファイルディスクリプタ

E_FACV ERCD (-263, 0) ファイルのアクセス権違反

E_PERM ERCD (-264, 0) 削除不可ファイル

E_PWD ERCD (-265, 0) 不正パスワード

AMP TKSE では使用しない。

E_ENDR ERCD (-266, 0) 終端レコードに達した

E_REC ERCD (-267, 0) 不正レコードタイプ

E_NOLNK ERCD (-268, 0) リンクファイルではない

E_LOCK ERCD (-269, 0) レコードはロックされている

E_XFS ERCD (-270, 0) 異なるファイルシステムに属している

E_NOFS ERCD (-271, 0) ファイルシステム未接続

E_NODSK ERCD (-272, 0) ディスクの領域不足

E_ILFMT ERCD (-273, 0) ディスクのフォーマットが不正である

E_SEIO ERCD (-274, 0) 標準入出力のエラー

 デバイス管理エラークラス (-281~-290) (AMP TKSE および SMP TKSE)

E_NODEV ERCD (-281, 0) デバイスが存在しない

E_ERDEV ERCD (-282, 0) デバイス状態が異常である

第4章 AMP T-Kernel StandardExtension の機能

4.1 メモリ管理

4.1.1 概要

AMP TKSE のメモリ管理機能は、データを格納するための各種メモリ空間を管理する機能である。管理するメモリ空間は、ローカルメモリ空間、共有メモリ空間、システムメモリ空間、カーネル間共有メモリ空間の4種類があり、それぞれの空間に対して指定した大きさのメモリ領域を割り当て／解放する機能を提供する。

メモリ管理機能のメモリ領域割り当てはブロック単位となる。ブロック単位のメモリ領域をメモリブロックと呼ぶ。ブロックのサイズは実装依存であり、MMU などのハードウェア仕様に依存した値となる。通常は、ブロック単位より細かな単位でメモリ領域を管理するために、メモリ管理機能のシステムコールを直接使用するのではなく、メモリ管理ライブラリを使用する。ただしライブラリの機能で不十分な場合は、アプリケーションから直接メモリ管理機能のシステムコールを利用することも可能である。

システムコールで割り当てたメモリブロックは連続した論理アドレスを持ち、そのメモリブロックの先頭の論理アドレスがシステムコールの戻値としてアプリケーションに返される。一度割り当てたメモリブロックの論理アドレスは変更されることはないため、得られたアドレスを使用してメモリブロックに直接アクセスすることができる。割り当てたメモリブロックへのデータの書き込み／読み込みは自由にできるが、原則としてプログラムを実行することはできない。

メモリブロックに対する排他制御の機能はないため、必要な場合はセマフォなどを利用してアプリケーション側で排他制御を行う。

AMP TKSE のメモリ管理機能が管理するメモリは自プロセッサのメモリのみである。他のプロセッサのメモリは操作できない。

AMP TKSE のメモリ管理機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様にカーネル間共有メモリの操作が追加されている。

4.1.2 システムコール

メモリブロックの割り当て

tkse_get_mbk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_mbk(VP *adr, INT nblk, UINT atr);
```

パラメータ

VP	*adr	割り当てたメモリブロックの先頭アドレスを返す領域
INT	nblk	割り当てたメモリブロック数(> 0)
UINT	atr	メモリブロックの属性 [(M_COMMON M_SYSTEM · M_INTERKER)] [M_RESIDENT] [TA_DELEXIT] M_COMMON : 共有メモリ空間の領域を割り当てる M_SYSTEM : システムメモリ空間の領域を割り当てる M_INTERKER : カーネル間共有メモリ空間の領域を割り当てる M_RESIDENT : 常駐メモリとする TA_DELEXIT : プロセス終了時にメモリブロックを削除する

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(adr)のアクセスは許されていない
E_NOMEM	メモリ領域が不足した
E_PAR	パラメータが不正である
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

nblk で指定したブロック数分の連続したメモリ領域を割り当て、その先頭アドレスを *adr に返す。
atr にはメモリブロックの属性を指定する。

- ・M_COMMON 属性を指定した場合、共有メモリ空間にメモリブロック領域を割り当てる。このメモリブロックは自 AMP TKSE のすべてのプロセスからアクセス可能となる。
- ・M_SYSTEM 属性を指定した場合、システムメモリ空間にメモリブロック領域を割り当てる。このメモリブロッ

クは通常のプロセスからはアクセスできず、システム（OS やデバイスドライバ等）からのみアクセス可能となる。M_SYSTEM の指定は、アプリケーションからは原則として使用してはいけない。

- ・ M_INTERKER 属性を指定した場合、カーネル間共有メモリ空間にメモリブロック領域を割り当てる。このメモリブロックは全ての AMP TKSE のプロセスからアクセス可能となる。
- ・ M_COMMON, M_SYSTEM, M_INTERKER のいずれの属性も指定しなければ、ローカルメモリ空間にメモリブロック領域を割り当てる。このメモリブロックは、割り当てたプロセスからのみアクセス可能である。

M_RESIDENT 属性を指定した場合、割り当てたメモリブロックは常駐メモリとなる。常駐メモリはディスクなどにスワップアウトされることなく常に物理メモリ上に存在する。指定がなければ非常駐メモリとなる。ただし、カーネル間共有メモリは M_RESIDENT 属性の指定が指定されなくても常に常駐メモリである。

仮想記憶を行っていないシステムの場合、M_RESIDENT 属性の指定は意味を持たない（常駐と同等になる）。

TA_DELEXIT 属性を指定した場合、メモリブロックを割り当てたプロセスが終了すると自動的にメモリブロックを解放する。ただし、ローカルメモリ空間に割り当てたメモリブロックは TA_DELEXIT の指定と関係なく、プロセスの終了時に必ず解放される。

メモリブロックの解放

tkse_rel_mbk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_rel_mbk(VP adr);
```

パラメータ

VP	adr	解放するメモリブロックのアドレス
----	-----	------------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	メモリブロックのアドレスが不正である

解説

adr で示すメモリブロックを解放する。adr は tkse_get_mbk() で得たアドレスでなければならない。ローカルメモリ空間に確保したメモリ領域を、他のプロセスから解放することはできない。

メモリ状態の参照

tkse_mbk_sts

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_mbk_sts(M_STATE *pk_sts);
```

パラメータ

M_STATE*	pk_sts	メモリ状態を返す領域
----------	--------	------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

pk_sts の内容

```
typedef struct m_state {
    INT    blkksz;    /* ブロックサイズ */
    INT    total;    /* 全ブロック数 */
    INT    free;     /* 残りブロック数 */
} M_STATE;
```

blkksz	メモリ割り当ての単位(1ブロック)のバイト数。 実装依存であり、通常はCPUのページサイズとなる。
total	システム全体の総ブロック数。
free	システム全体の未使用ブロック数。

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(sts)のアクセスは許されていない

解説

現在のメモリ使用状況を取得して pk_sts の示す領域に格納する。
全ブロック数は、現在割り当てられているすべての属性のメモリブロックの合計となる。

補足事項

仮想記憶を行っているシステムでは、全ブロック数、残りブロック数を一意に決定できない場合がある。したがって、pk_sts の各要素の具体的な意味は実装に依存する。ただし、 $\text{free} \div \text{total}$ が残りメモリの割合の参考値となるような値を返すものとする。

実装により具体的な値を取得できない場合は、全ブロック数、残りブロック数ともに -1 を返す。

4.1.3 ライブラリコール

非常駐ローカルメモリの割り当て

malloc

C 言語インタフェース

```
void* adr = malloc(size_t size);
```

パラメータ

size_t	size	割り当てる領域のバイト数 (> 0)
--------	------	--------------------

リターンパラメータ

void*	adr	≠ NULL 正常終了 (割り当てたメモリアドレス)
		= NULL エラー

解説

ローカルメモリ空間に、指定したサイズの非常駐メモリ領域を割り当て、その先頭アドレスを返す。
メモリ領域の割り当てに失敗した場合は NULL を返す。
割り当てたメモリの属性は TA_DELEXIT となる。

非常駐ローカルメモリの割り当て

`calloc`

C 言語インタフェース

```
void* adr = calloc(size_t nelem, size_t elsize);
```

パラメータ

size_t	nelem	割り当てる要素数 (> 0)
size_t	elsize	1 要素のバイト数 (> 0)

リターンパラメータ

void*	adr	≠ NULL	正常終了 (割り当てたメモリアドレス)
		= NULL	エラー

解説

ローカルメモリ空間から `elsize` の大きさの `nelem` 個の要素を格納する非常駐メモリ領域を割り当て、その先頭アドレスを返す。

メモリ領域の割り当てに失敗した場合は `NULL` を返す。

割り当てた領域の内容は 0 で初期化される。また、割り当てたメモリの属性は `TA_DELEXIT` となる。

非常駐ローカルメモリの再割り当て

realloc

C 言語インタフェース

```
void* adr = realloc(void *ptr, size_t size);
```

パラメータ

void	*ptr	サイズを変更する領域のアドレス NULL を指定した場合は新規に割り当てを行う
size_t	size	割り当てるメモリのバイト数 (≥ 0) 0 を指定した場合は領域を解放する

リターンパラメータ

void*	adr	\neq NULL 正常終了 (割り当てたメモリアドレス)
		= NULL エラー

解説

ローカルメモリ空間に割り当て済みの、ptr で指定した非常駐メモリ領域のサイズを size に変更して再割り当てし、その先頭アドレスを返す。

ptr に NULL を指定した場合は、ローカルメモリ空間に新規にサイズ size の領域を割り当て、その先頭アドレスを返す。

size に 0 を指定した場合は、ptr で指定した領域を解放する。このとき ptr は malloc(), calloc(), realloc() で割り当てたアドレスでなければならない。

ptr = NULL と size = 0 を同時に指定した場合は何も処理せず NULL を返す。

メモリ領域の割り当てに失敗した場合、および領域の解放を指定した場合は NULL を返す。

ptr は NULL、あるいは同じプロセス内で malloc(), calloc(), realloc() で割り当てたアドレスでなければならない。それ以外の値を指定した場合の結果は未定義である。

非常駐ローカルメモリの解放

free

C 言語インタフェース

```
void free(void *ptr);
```

パラメータ

void	*ptr	解放する領域のアドレス
------	------	-------------

リターンパラメータ

なし

解説

ptr で指定したローカルメモリ空間の非常駐メモリ領域を解放する。

ptr に NULL を指定した場合は何も処理しない。

ptr は NULL、あるいは同じプロセス内で malloc(), calloc(), realloc() で割り当てたアドレスでなければならない。それ以外の値を指定した場合の結果は未定義である。

非常駐共有メモリの割り当て

Smalloc

C言語インタフェース

```
void* adr = Smalloc(size_t size);
```

パラメータ

size_t	size	割り当てる領域のバイト数 (> 0)
--------	------	--------------------

リターンパラメータ

void*	adr	≠ NULL 正常終了 (割り当てたメモリアドレス)
		= NULL エラー

解説

共有メモリ空間に、指定したサイズの非常駐メモリ領域を割り当て、その先頭アドレスを返す。
メモリ領域の割り当てに失敗した場合は NULL を返す。
割り当てたメモリの属性は TA_DELEXIT となる。

非常駐共有メモリの割り当て

Scalloc

C 言語インタフェース

```
void* adr = Scalloc(size_t nelem, size_t elsize);
```

パラメータ

size_t	nelem	割り当てる要素数 (> 0)
size_t	elsize	1 要素のバイト数 (> 0)

リターンパラメータ

void*	adr	≠ NULL 正常終了 (割り当てたメモリアドレス)
		= NULL エラー

解説

共有メモリ空間から elsize の大きさの nelem 個の要素を格納する非常駐メモリ領域を割り当て、その先頭アドレスを返す。

メモリ領域の割り当てに失敗した場合は NULL を返す。

割り当てた領域の内容は 0 で初期化される。また、割り当てたメモリの属性は M_COMMON となる。

非常駐共有メモリの再割り当て

Srealloc

C 言語インタフェース

```
void* adr = Srealloc(void *ptr, size_t size);
```

パラメータ

void	*ptr	サイズを変更する領域のアドレス NULL を指定した場合は新規に割り当てを行う
size_t	size	割り当てるメモリのバイト数(≥0) 0 を指定した場合は領域を解放する

リターンパラメータ

void*	adr	≠ NULL	正常終了(割り当てたメモリアドレス)
		= NULL	エラー

解説

共有メモリ空間に割り当て済みの、ptr で指定した非常駐メモリ領域のサイズを size に変更して再割り当てし、その先頭アドレスを返す。

ptr に NULL を指定した場合は、共有メモリ空間に新規にサイズ size の領域を割り当て、その先頭アドレスを返す。

size に 0 を指定した場合は、ptr で指定した領域を解放する。このとき ptr は同じプロセス内で Smalloc(), Scalloc(), Srealloc() で割り当てたアドレスでなければならない。

ptr = NULL と size = 0 を同時に指定した場合は何も処理せず NULL を返す。

メモリ領域の割り当てに失敗した場合、および領域の解放を指定した場合は NULL を返す。

ptr は NULL、あるいは同じプロセス内で Smalloc(), Scalloc(), Srealloc() で割り当てたアドレスでなければならない。それ以外の値を指定した場合の結果は未定義である。

非常駐共有メモリの解放

Sfree

C 言語インタフェース

```
void Sfree(void *ptr);
```

パラメータ

void	*ptr	解放する領域のアドレス
------	------	-------------

リターンパラメータ

なし

解説

ptr で指定した共有メモリ空間の非常駐メモリ領域を解放する。

ptr に NULL を指定した場合は何も処理しない。

ptr は NULL、あるいは同じプロセス内で Smalloc(), Scalloc(), Srealloc() で割り当てたアドレスでなければならない。それ以外の値を指定した場合の結果は未定義である。

4.2 プロセス／タスク管理

4.2.1 概要

AMP TKSE のプロセス／タスク管理機能は、複数のプロセスが並行動作するシステムを実現するための、各種のプロセス／タスク管理機能を提供する。

プロセス／タスク管理機能は、プロセスやタスクの生成・停止、状態変更、情報取得に関する機能を持つ。プロセス間やタスク間で同期・通信を行う場合は、イベントフラグやメッセージバッファなどのタスク間同期・通信機能や、メッセージ機能、グローバル名、共有メモリなどのプロセス間同期・通信機能を使用する。

プロセス／タスク管理機能は、自 AMP TKSE のプロセスとタスクを対象とする。他の AMP TKSE のプロセスやタスクは操作できない。

プロセス／タスク管理機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.2.2 システムコール

プロセスの生成／実行

tkse_cre_proc

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_cre_proc(T_CPRC *pk_cprc, MESSAGE* msg);
```

パラメータ

T_CPRC	*pk_cprc	プロセス生成情報
MESSAGE	*msg	プロセス起動時メッセージ

```
typedef struct {
    ATR    prcatr;    /* プロセス属性 */
    VP    prchr;    /* プロセス生成元オブジェクトへのハンドラ */
    PRI    pri;      /* プロセス優先度 */
                0 ≤ pri ≤ 255 プロセス優先度を指定値に設定
                = -1      プロセス優先度を自プロセスと同じ値に設定
    UB    oname[8]; /* オブジェクト名称 */

    /* その他の実装依存情報 */
} T_CPRC;
```

prcatr はプロセスの属性を表し、以下の指定を行う。

```
prcatr := (TPA_SYS || TPA_USR) | (TPA_SEIO || TPA_LINK || TPA_PTR) | TPA_ONAME
```

TPA_SYS	システムプロセスとして生成する
TPA_USR	ユーザプロセスとして生成する
TPA_SEIO	プロセスへのハンドラは、標準入出力のファイルのパス名である
TPA_LINK	プロセスへのハンドラは、標準ファイルシステムのファイルへのリンクである
TPA_PTR	プロセスへのハンドラは、メモリ中に展開されたコードへのポインタである
TPA_ONAME	オブジェクト名称を指定する

```
typedef struct {
    W    msg_type;    /* メッセージタイプ */
    W    msg_size;    /* メッセージサイズ(バイト数) */
    MSGBODY msg_body; /* メッセージ本体(msg_size バイト) */
} MESSAGE;
```

※MSGBODY 共用体の詳細については、4.2.2 メッセージの構造を参照のこと

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (生成したプロセス ID)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_FACV	ファイルのアクセス権 (E) が無い (TPA_SEIO, TPA_LINK 指定時)
E_MACV	アドレス (msg, hdr (TPA_PTR)) のアクセスは許されていない
E_BUSY	ファイルは既に排他的にオープンされているためにオープンできなかった
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイルは存在していない
E_NOFS	ファイルの属するファイルシステムは接続されていない
E_NOMEM	メモリ領域が不足した (ロードするメモリ領域が不足)
E_REC	ファイルにプログラムレコードが存在しない。またはプログラムレコードの内容が異常である (TPA_LINK 指定時)
E_ONAME	指定されたオブジェクト名が既に使用されている

解説

プロセスを生成して一意のプロセス ID を割り当てる。

T_CPRC 構造体の pcatr は生成するプロセスの属性を指定する。

TPA_SEIO 属性を指定した場合、指定したファイルの内容をプログラムコードとしてプロセスを生成する。prchdr に対象とするファイルの標準入出力のパス名を文字列で指定する。

TPA_LINK 属性を指定した場合、指定した標準ファイルシステムのファイル内の先頭レコードの内容をプログラムコードとしてプロセス生成する。このとき、先頭レコードのレコードタイプは実行プログラムレコードでなくてはならない。prchdr に対象とする標準ファイルシステムのファイルへのリンク (LINK*) を指定する。

TPA_PTR 属性を指定した場合、メモリ上のプログラムコードを用いてプロセスを生成する。prchdr にメモリ上のプログラムコード領域の先頭アドレスを指定する。なお、メモリ上のプログラムコードの形式は実装依存とする。

TPA_ONAME 属性を指定した場合、oname で指定したオブジェクト名が有効となる。TPA_ONAME 属性が指定されなかった場合は、オブジェクト名称は無しとなる。

プロセスの優先度は pri で指定する。

プロセス生成と同時にメインタスクが起動する。メインタスクの実行開始時に、メインタスク関数の引数に msg で指定したメッセージが渡される。このメッセージの構造は、プロセス間メッセージの構造と同一である。

補足事項

TPA_PTR 属性はプログラムコードのROM化を想定している。ROM上にあるプログラムコードの形式は、ROM上のデータを直接実行する方法や、ROM上のデータを一旦RAM上に展開してから実行する方法などの複数の方法があり、適用するアプリケーションやハードウェアにより最適な方法は異なる。このため、ROM上のプログラムコードの形式は実装依存とする。

プロセスの終了

tkse_ext_prc

C 言語インタフェース

```
void tkse_ext_prc(W code);
```

パラメータ

W	code	プロセス終了コード
---	------	-----------

リターンパラメータ

なし

解説

自プロセスを終了し、指定した code を含むプロセス正常終了メッセージを親プロセスに送信する。

自プロセスで使用中のファイル等のリソースは、一部のもの（生成時に TA_DELEXIT 属性を指定しなかったオブジェクト）を除きすべて自動的に解放される。

他プロセスの強制終了

tkse_ter_prc

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ter_prc(ID pid, W code, W opt);
```

パラメータ

ID	pid	対象プロセス ID > 0 任意のプロセス = -1 親プロセス
W	code	強制終了コード
W	opt	強制終了の指定 (TERM_NRM TERM_ALL) TERM_NRM 指定したプロセスのみ強制終了 TERM_ALL 指定したプロセスおよびそのすべての子孫のプロセスを強制終了

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ILUSE	自プロセスを指定した(pid = 0 または自プロセスのPID)
E_NOEXS	プロセス(pid)は存在していない
E_PAR	パラメータが不正である(opt = TERM_NRM, TERM_ALL 以外を指定した)

解説

指定したプロセスを強制終了し、指定した code を含むプロセス強制終了メッセージを、強制終了したプロセスの親プロセスに送信する。

TERM_ALL を指定した場合は、指定したプロセスおよびそのすべての子孫のプロセスを強制終了する。この場合、指定したプロセスの子孫の強制終了メッセージは送信されない。また、TERM_ALL 指定で自プロセスの親プロセスや、さらに上位の親プロセスを指定した場合は自プロセスも強制終了する。

プロセス／タスクの優先度変更

tkse_chg_pri

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_pri(ID id, PRI pri, W opt);
```

パラメータ

ID	id	対象プロセス ID またはタスク ID
PRI	pri	変更する優先度
W	opt	優先度変更の指定 (P_ABS P_REL) [P_TASK] P_ABS 絶対指定 (指定した優先度に変更) P_REL 相対指定 (現在の優先度 + pri に変更) P_TASK タスクを対象とする。

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0 正常終了(変更後の優先度 0~255) P_TASK 指定あり id のタスクの優先度 P_TASK 指定なし id のプロセスのメインタスクの優先度 < 0 エラーコード
----	------	--

エラーコード

E_NOEXS	プロセス(id)は存在していない
E_ID	タスク(id)は存在していない。または、自プロセス内のタスクではない
E_PAR	優先度の値が範囲外である(相対指定において新優先度は現在優先度のグループ外) パラメータが不正である(opt = P_ABS, P_REL, P_TASK 以外を指定した)

解説

指定したプロセス／タスクの優先度を変更する。

P_TASK の指定がない場合：

- id = 0 自プロセス内の全タスクの優先度を変更する。
- id = -1 親プロセス内の全タスクの優先度を変更する。
- id > 0 id で指定したプロセス ID のプロセス内の全タスクの優先度を変更する。

P_TASK を指定した場合：

id = 0 自タスクの優先度を変更する。

id > 0 id で指定したタスク ID のタスクの優先度を変更する。

指定できるタスクは、自プロセス内のタスクのみである。

P_ABS を指定した場合（絶対指定）は、変更後の優先度は、pri で指定した値となる。

P_REL を指定した場合（相対指定）は、変更後の優先度は、現在の優先度に pri で指定した値が加算された値となる。

相対指定による優先度変更では、現在の優先度グループの範囲外の優先度に変更することはできない。

プロセス状態の取得

tkse_prc_sts

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_prc_sts(ID pid, P_STATE* buff, TC* name);
```

パラメータ

ID	pid	対象プロセス ID > 0 任意のプロセス = 0 自プロセス = -1 親プロセス
P_STATE*	buff	プロセス状態の格納領域 (NULL の場合、格納しない)
TC*	name	プロセス名の格納領域(最大プロセス名+1 文字分の領域) (NULL の場合、格納しない)

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0 正常終了(指定プロセス ID) < 0 エラーコード
----	------	-----------------------------------

buff の内容

```
typedef struct {
    UW    state;      /* プロセス状態 */
    PRI   priority;  /* 現在のプロセス優先度( 0 ~ 255 ) */
    ID    parpid;    /* 親プロセスのプロセス ID */
} P_STATE;
```

name の内容 プロセス名

エラーコード

E_MACV	アドレス(buff, path)のアクセスは許されていない
E_NOEXS	プロセス(pid)は存在していない

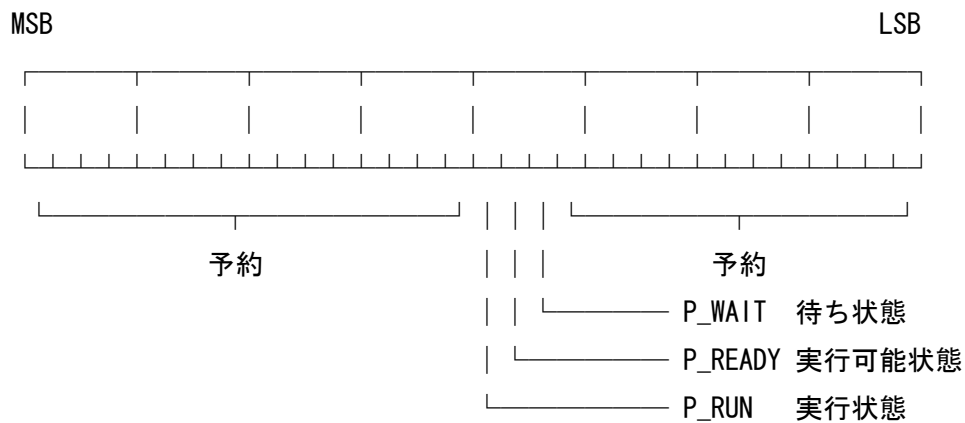
解説

pid で指定したプロセスの状態を取得し、buff で指定した領域に格納する。また指定したプロセスのプロセ

ス名を name で指定した領域に格納する。buff や name に NULL を指定した場合は、情報の格納は行わない。

プロセス名は、プロセス生成時にシステムが付加する名称である。プロセスが標準ファイルシステムのファイルから生成された場合は、ファイル名がプロセス名となる。その他の場合はシステムが自動的に生成した名前がプロセス名となる。

プロセス状態（state）は以下の形式で表す。各状態のいずれかのビットを“1”とすることで、プロセスがその状態にあることを示す。



[図 8] プロセス状態のビット表現

プロセス統計情報の取得

tkse_get_inf

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_inf(ID pid, P_INFO* buff);
```

パラメータ

ID	pid	対象プロセス ID > 0 任意のプロセス = 0 自プロセス = -1 親プロセス
P_INFO*	buff	統計情報の格納領域

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

buff の内容

```
typedef struct {
    UW etime; /* 累計経過時間 (秒単位) */
    UW utime; /* プロセスで費やした累計 CPU 時間 */
    UW stime; /* システムで費やした累計 CPU 時間 */
    W tmem; /* 実行に必要とする全体のメモリサイズ */
    W wmem; /* 現在割り付けられている実メモリサイズ */
    W resv[11]; /* 予約 */
} P_INFO;
```

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (buff) のアクセスは許されていない
E_NOEXS	プロセス (pid) は存在していない

解説

指定したプロセスの統計情報を取得する。

utime と stime は、システムコール呼び出しの時点でプロセスに存在する、すべてのタスクの実行時間を合計したものとなる。したがって、システムコール呼び出し以前に終了したタスクが費やした時間は含まれない。

utime と stime を合計した値が、そのプロセスが費やした累積 CPU 時間となる。

プロセスの終了通知

tkse_req_emg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_req_emg(ID pid, W t_mask);
```

パラメータ

ID	pid	対象プロセス ID = -1 親プロセス > 0 任意プロセス
W	t_mask	終了通知タイプ指定 (以下の値の論理和) 0 通知解除 MM_ABORT 対象プロセスが異常終了したとき通知 MM_EXIT 対象プロセスが正常終了したとき通知 MM_TERM 対象プロセスが強制終了したとき通知

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0 正常終了(元の t_mask) < 0 エラーコード
----	------	-----------------------------------

エラーコード

E_ILUSE	自プロセスを指定した(pid = 0 または自プロセスの PID)
E_NOEXS	プロセス(pid)は存在していない
E_PAR	パラメータが不正である(t_mask が不正)

解説

pid で指定したプロセスの終了時に、終了通知メッセージが自プロセスに送信されるように設定する。pid = -1 は親プロセスを表す。自プロセスは指定できない(E_ILUSE)。通知される終了の種類を t_mask で指定する。

```
t_mask = [MM_ABORT] | [MM_EXIT] | [MM_TERM]
```

MM_ABORT	対象プロセスが異常終了したとき通知
MM_EXIT	対象プロセスが正常終了したとき通知
MM_TERM	対象プロセスが強制終了したとき通知

t_mask = 0 の時は、自プロセスに設定された終了通知を解除する。t_mask < 0 の時は、現在の設定を変更しない。

戻値に変更前の t_mask の設定値を返す。

終了通知を受け取るよう設定したプロセスが終了した場合は、自動的に設定解除される。

終了通知メッセージは次の形式となる。

```
typedef struct {
    W    type;    /* メッセージタイプ (MS_SYS2) */
    W    size;    /* メッセージサイズ */
    W    kind;    /* 終了タイプ (MS_ABORT, MS_EXIT, MS_TERM) */
    ID   pid;    /* 終了したプロセスのプロセス ID */
    W    code;    /* 終了コード */
} EXITMSG;
```

kind, pid, code は親プロセスに送られる終了メッセージと同じ内容である。

kind 終了メッセージタイプ (MS_ABORT, MS_EXIT, MS_TERM のいずれか)

pid 終了したプロセスのプロセス ID

code システムのエラーコード、または tkse_ext_prc(), tkse_ter_prc() で指定した終了コード

EXITMSG は MS_SYS2 の各種システムメッセージの中の 1 つとなる。

```
typedef union {
    struct {          /* MS_SYS2 の基本形式 */
        W    type;    /* メッセージタイプ (MS_SYS2) */
        W    size;    /* メッセージサイズ */
        W    kind;    /* 種別 */
        VW   info[1]; /* 種別ごとに異なる各種情報 */
    } base;
    EXITMSG exitmsg; /* 終了通知 */
} MSG_SYS2;
```

終了通知メッセージは、子プロセスの終了時に親プロセスに通知される終了メッセージと別個に送信される。したがって、あるプロセスが子プロセスに対して終了通知を設定した場合、子プロセスが終了すると、終了通知メッセージ (MS_SYS2) が送られた後、さらに終了メッセージ (MS_ABORT, MS_EXIT, MS_TERM) が送られる。

プロセスの各種情報の取得

tkse_prc_inf

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_prc_inf(ID pid, W item, VP buf, W len);
```

パラメータ

ID	pid	対象プロセス ID = 0 自プロセス = -1 親プロセス > 0 任意プロセス
W	item	情報の種類 PI_LINK (0x00010000) プログラムファイルのリンクの取得 PI_NTSK (0x00020000) プロセス内タスク数の取得 PI_TSKSTAT (0x00030000) 各タスクの状態の取得 PI_CREINF (0x00040000) プロセス生成時情報
VP	buf	情報格納用バッファ (NULL の場合、格納しない)
W	len	情報格納用バッファ領域(buf)のバイト長

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0 正常終了(bufに必要なサイズ(バイト数)) < 0 エラーコード
----	------	--

buf の内容 取得したプロセスの各種情報

エラーコード

E_MACV	アドレス(buff, path)のアクセスは許されていない
E_NOEXS	プロセス(pid)は存在していない
E_PAR	パラメータが不正である(len が不足, item が不正)

解説

pid (プロセス ID) で指定したプロセスに関する各種情報を取得して buf に格納する。
情報の種類は item で指定する。pid = 0 は自プロセス、pid = -1 は親プロセスを示す。

len は buf のサイズ(バイト数)を指定する。必要サイズに満たないときはエラー(E_PAR)となり buf には何も格納されない。

戻値として buf に必要なサイズ(バイト数)を返す。buf = NULL を指定した場合はプロセスに関する情報は格納せず、戻値に buf に必要なサイズのみを返す。この場合 len の指定は無視される。

情報の種類(item)は以下のいずれかを指定する。

```
#define PI_LINK      0x00010000    /* プログラムファイルのリンク */
#define PI_NTSK     0x00020000    /* プロセス内タスク数 */
#define PI_TSKSTAT  0x00030000    /* 各タスクの状態 */
#define PI_CREINF   0x00040000    /* プロセス生成時情報 */
```

PI_LINK :

```
item  PI_LINK
buf   LINK link           プログラムファイルのリンク情報
```

プロセスのプログラムファイルのリンク情報を取得する。

標準ファイルシステムのリンクからプロセスを生成した場合のみ、情報を取得可能である。

PI_NTSK :

```
item  PI_NTSK
buf   W ntsk             プロセス内のタスク数
```

プロセス内のタスク数(メインタスクとサブタスクの合計)を取得する。

PI_TSKSTAT :

```
item  PI_TSKSTAT + n
buf   P_TSKSTAT tskstat   タスク状態情報
```

```
typedef struct {
    ID tskid;           /* タスク ID */
    UW state;          /* タスク状態 */
    PRI priority;      /* タスク優先度 */
} P_TSKSTAT;
state := P_DORMANT || P_WAIT || P_READY || P_RUN
```

n 番目のタスクの状態情報を取得する。

n = 0 がメインタスクの情報となり、n ≥ 1 がサブタスクとなる。

n の範囲は PI_NTSK で得られたタスク数 - 1 までが有効となる。

PI_CREINF :

item PI_CREINF
buf P_CREINF creinf プロセス生成情報

```
typedef struct {  
    PRI pri;                    /* プロセス優先度 */  
    ATR prcatr;                /* プロセス属性 */  
    VB prchdr[1];              /* プロセス生成元オブジェクトへのハンドラ */  
} P_CREINF;
```

プロセス生成時の情報を取得する。

prchdr[1]のサイズは固定長ではないため、すべての情報を格納するために必要な領域のサイズを取得してから buf を確保し、実際の情報を取得する必要がある。

サブタスクの生成

tkse_cre_tsk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_cre_tsk(FP entry, PRI pri);
```

パラメータ

FP	entry	サブタスク開始アドレス
W	pri	サブタスク優先度

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0	正常終了 (生成したサブタスクのタスク ID)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV	アドレス (entry) が不正である
E_LIMIT	サブタスク数の制限を超えた
E_NOMEM	メモリ領域が不足した

解説

自プロセス内のサブタスクを生成する。生成したサブタスクは休止状態となる。生成に成功すると、生成したサブタスクのタスク ID を返す。サブタスクは以下の形式の関数とする。

```
void subtask(W arg)
{
    /* プログラムの実行コード */
    tkse_ext_tsk();
}
```

サブタスク関数の引数 arg は、サブタスク起動 tkse_sta_tsk() で指定したサブタスク起動パラメータが渡される。

サブタスクを終了する場合は tkse_ext_tsk() を使用する。サブタスク関数を return で終了してはならない。

サブタスクの起動

tkse_sta_tsk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_sta_tsk(ID id, W arg)
```

パラメータ

ID	id	サブタスク ID
W	arg	サブタスク起動パラメータ

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	タスク ID(id)が不正あるいは利用できない
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない(idのタスクが存在しない)
E_OBJ	オブジェクトの状態が不正 (対象タスクが休止状態でない)

解説

tkse_cre_tsk() で生成したサブタスクを起動する。

起動できるのは休止状態のサブタスクのみである。他の状態のタスクを起動しようとした場合はエラーE_OBJを返す。

サブタスクの生成・起動

tkse_crs_tsk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_crs_tsk(FP entry, PRI pri, W arg);
```

パラメータ

FP	entry	サブタスク開始アドレス
W	pri	サブタスク優先度
W	arg	サブタスク起動パラメータ

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0	正常終了(生成したサブタスクのタスク ID)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV	アドレス(entry)が不正である
E_LIMIT	サブタスク数の制限を超えた
E_NOMEM	メモリ領域が不足した

解説

自プロセス内にサブタスクを生成し起動する。

生成に成功すると、生成したサブタスクのタスク ID を返す。

tkse_cre_tsk() でサブタスクを生成した後に、tkse_sta_tsk() でサブタスクを起動する操作と同等である。

自タスク終了

tkse_ext_tsk

C 言語インタフェース

```
void tkse_ext_tsk(void);
```

パラメータ

なし

リターンパラメータ

なし

解説

自タスクを終了する。

メインタスクおよびサブタスクのどちらからでも使用可能である。

メインタスクを終了した場合はプロセスの終了となるため、プロセス内の全タスクが終了する。

他タスク強制終了

tkse_ter_tsk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ter_tsk(ID tskid);
```

パラメータ

ID	tskid	対象タスク ID
----	-------	----------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	タスク ID(tskid)が不正である

解説

指定したタスクを強制終了する。

指定できるタスクは自プロセス内のサブタスクのみである。自タスクまたはメインタスクを指定することはできない。

タスク起床待ち

tkse_slp_tsk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_slp_tsk(TMO tmout);
```

パラメータ

TMO	tmout	タイムアウト時間
		> 0 指定時間 (ミリ秒) 待つ
		= -1 無限に待つ

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_TMOUT	タイムアウト時間が経過したが、起床されなかった
E_DISWAI	メッセージハンドラが起動されたため、待ちが中断された
E_PAR	パラメータ (tmout) が不正である

解説

自タスクを起床待ち状態にする。

tmout で指定したタイムアウト時間が経過する前に、他タスクからこのタスクに tkse_wup_tsk による起床が行われた場合は、待ち状態を解除して正常終了 E_OK を返す。

tmout で指定したタイムアウト時間が経過する間に tkse_wup_tsk による起床が行われなかった場合は、待ち状態を解除してタイムアウトエラー E_TMOUT を返す。

タスクが待ち状態である期間中にメッセージを受信してメッセージハンドラが起動した場合、待ち状態は解除されてエラー E_DISWAI を返す。

タスク起床

tkse_wup_tsk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_wup_tsk(ID tskid);
```

パラメータ

ID	tskid	対象タスク ID
----	-------	----------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	タスク ID(tskid)が不正である
E_LIMIT	起床要求のキューイング数が制限を超えた

解説

tskid で指定したタスクが起床待ち状態である場合、その待ちを解除する。指定したタスクが起床待ち状態でない場合は、起床要求はキューイングされる。

指定できるタスクは自プロセス内のタスクのみである。他プロセスのタスクを起床することはできない。また、自タスクを指定することはできない。

タスク起床要求のキャンセル

tkse_can_wup

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_can_wup(ID tskid);
```

パラメータ

ID	tskid	対象タスク ID
		> 0 任意のタスク
		= 0 自タスク

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了(キューイングされていた起床要求回数)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_ID	タスク ID(tskid)が不正である
------	---------------------

解説

tskid で指定したタスクにキューイングされていた起床要求をすべてキャンセルし、キャンセルした起床要求キューイング数を返す。

正常終了すると、キューイングされていた起床要求の回数を返す。

指定できるタスクは、自プロセス内のタスクのみである。

タスク遅延

tkse_dly_tsk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_dly_tsk(RELTIM dlytim);
```

パラメータ

RELTIM	dlytim	遅延時間(ミリ秒 ≥ 0)
--------	--------	---------------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_DISWAI	メッセージハンドラが起動されたため、待ちが中断された
E_PAR	パラメータ(dlytim)が不正である

解説

自タスクを dlytim で指定した遅延時間だけ待ち状態にする。

タスクが待ち状態である期間中にメッセージを受信してメッセージハンドラが起動した場合、待ち状態は解除されてエラー E_DISWAI を返す。

tkse_slp_tsk() とは異なり、dlytim で指定した遅延時間が経過した場合に正常終了 E_OK を返す。また、遅延時間中に tkse_wup_tsk() による起床要求が行われても、待ち解除とはならない。

dlytim = 0 を指定した場合は、自タスクの実行を中断して再スケジューリングを行う。つまり、タスクの状態を実行状態から実行可能状態へ移行させる。

自タスク ID の取得

`tkse_get_tid`

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_tid();
```

パラメータ

なし

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0	正常終了(自タスク ID)
		< 0	エラーコード

解説

自タスクのタスク ID を取得する。

ロードモジュールのロード

tkse_lod_mod

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_lod_mod(T_LMOD *pk_mod, P_DYNLDINF *info);
```

パラメータ

T_LMOD *pk_mod ロードモジュール情報
P_DYNLDINF* info ロードしたオブジェクトに関する情報

```
typedef struct {
    ATR    modatr;      /* ロードモジュール属性 */
    VP    modhdr;      /* ロードモジュールへのハンドラ */
} T_LMOD;
```

modatr はロードモジュールの属性を表し、以下の指定を行う。

```
modatr := (TMA_SEIO || TMA_LINK || TMA_PTR)
```

TMA_SEIO ロードモジュールへのハンドラは、標準入出力のファイルのパス名である
TMA_LINK ロードモジュールへのハンドラは、標準ファイルシステムのファイルへのリンクである
TMA_PTR ロードモジュールへのハンドラは、メモリ中に展開されたコードへのポインタである

```
typedef struct {
    VP    loadaddr;    /* ロードアドレス */
    UW    loadsize;    /* ロードサイズ */
    FP    entry;       /* エントリアドレス */
    UW    info[3];     /* 機種依存の情報 */
} P_DYNLDINF;
```

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0	正常終了 (ロード ID)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_FACV	ファイルのアクセス権 (E) が無い (TMA_SEIO, TMA_LINK 指定時)
E_MACV	アドレス (info, hdr (TMA_PTR)) のアクセスは許されていない
E_BUSY	ファイルは既に排他的にオープンされているためにオープンできなかった
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイルは存在していない
E_NOFS	ファイルの属するファイルシステムは接続されていない
E_NOMEM	メモリ領域が不足した (ロードするメモリ領域が不足)
E_REC	ファイルにプログラムレコードが存在しない。またはプログラムレコードの内容が異常である (TMA_LINK 指定時)

解説

ロードモジュールを自プロセスのローカル空間にロードし、一意のロード ID を割り当てる。

T_LMOD 構造体の modatr はロードモジュールの属性を表す。

TMA_SEIO 属性を指定した場合、指定したファイルの内容をロードモジュールとしてロードする。modhdr に対象とするファイルの標準入出力のパス名を文字列で指定する。

TMA_LINK 属性を指定した場合、指定した標準ファイルシステムのファイル内の最初の実行プログラムレコードの内容をロードモジュールとしてロードする。modhdr に対象とする標準ファイルシステムのファイルへのリンク (LINK*) を指定する。

TMA_PTR 属性を指定した場合、メモリ上のオブジェクトコードをロードモジュールとする。modhdr にメモリ上のオブジェクトコード領域の先頭アドレスを指定する。なお、メモリ上のオブジェクトコードの形式は実装依存とする。

ロードが成功した場合、ロードしたロードモジュールに関する情報を info に返す。

ロードモジュールはメモリ上に単純にロードされる (マッピングされる) だけであり、シンボルアドレスのリロケーション等の処理は行われない。また、すでにロードされているロードモジュールと同じものを指定した場合も、新たに別のメモリ空間を割り当ててロードが行われる。この場合はそれぞれ別個のロード ID が割り当てられる。

ロードモジュールのアンロード

tkse_unl_mod

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_unl_mod(ID loadid);
```

パラメータ

ID	loadid	ロードモジュールのロード ID (tkse_lod_mod() で得られた ID)
----	--------	---

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	指定したロードモジュールは存在しない

解説

loadid で指定したロードモジュールをアンロードする。ロードモジュールのためにメモリ上にマップされていた領域は、すべてマップ解除される。このときロードモジュールが使用中であるか否かは関知しない。

プロセス終了時には自動的に、そのプロセスがロードしたすべてのロードモジュールがアンロードされる。

4.3 プロセス間メッセージ

4.3.1 概要

AMP TKSE のプロセス間メッセージ機能は、任意のプロセス間においてメッセージの送受信によるプロセス間通信を行うための機能を提供する。

各プロセスには固有のメッセージキューが存在し、このメッセージキューを経由してプロセス間のメッセージ通信が行われる。メッセージ送信先プロセスの指定はプロセス ID を使用する。また、送信元プロセスの識別もプロセス ID を使用する。

メッセージは、アプリケーションによるプロセス間通信だけではなく、子プロセス終了メッセージなど、システムの情報をアプリケーションのプロセスに通知する用途にも用いられる。

メッセージは他プロセスだけではなく自プロセスにも送信することができる。この種のメッセージとしてタイムアウトメッセージがある。

メッセージキューは FIFO であり、必ず受信順にキューイングされる。メッセージキューがフルの場合は、キューに空きができるまで待つか、エラーリターンするかをメッセージ送信時に指定できる。

受信処理は通常、メッセージキューにキューイングされたメッセージを、メッセージ受信のシステムコールにより取り出す。また、メッセージハンドラを定義することにより、指定したタイプのメッセージを受信した場合に非同期な受信処理を行うことも可能である。

プロセス間メッセージ機能は、自 AMP TKSE のプロセスだけではなく、他の AMP TKSE のプロセスに対しても、メッセージの送受信が可能である。

プロセス間メッセージ機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.3.2 メッセージの種類

メッセージはタイプ番号により 1~31 の 31 種のメッセージタイプに分類することができる。
 メッセージタイプ番号とそれぞれのメッセージの意味を、以下のように定義する。

```

#define MS_ABORT      ( 1)  /* プロセス異常終了 */
#define MS_EXIT       ( 2)  /* プロセス正常終了 */
#define MS_TERM       ( 3)  /* プロセス強制終了 */
#define MS_TMOUT      ( 4)  /* タイムアウト */
#define MS_SYSEVT     ( 5)  /* システムイベント(強制終了) */
#define MS_SYS1       ( 6)  /* システムで使用 */
#define MS_SYS2       ( 7)  /* システムで使用 */
#define MS_SYS3       ( 8)  /* システムで使用 */
#define MS_SYS4       ( 9)  /* システムで使用 */
#define MS_SYS5       (10)  /* システムで使用 */
#define MS_MNG0       (11)  /* 予約 */
#define MS_MNG1       (12)  /* 予約 */
#define MS_MNG2       (13)  /* 予約 */
#define MS_MNG3       (14)  /* 予約 */
#define MS_MNG4       (15)  /* 予約 */
#define MS_MNG5       (16)  /* 予約 */
#define MS_MNG6       (17)  /* 予約 */
#define MS_MNG7       (18)  /* 予約 */
#define MS_MNG8       (19)  /* 予約 */
#define MS_MNG9       (20)  /* 予約 */
#define MS_MNG10      (21)  /* 予約 */
#define MS_MNG11      (22)  /* 予約 */
#define MS_MNG12      (23)  /* 予約 */
#define MS_TYPE0      (24)  /* アプリケーション定義 */
#define MS_TYPE1      (25)  /* アプリケーション定義 */
#define MS_TYPE2      (26)  /* アプリケーション定義 */
#define MS_TYPE3      (27)  /* アプリケーション定義 */
#define MS_TYPE4      (28)  /* アプリケーション定義 */
#define MS_TYPE5      (29)  /* アプリケーション定義 */
#define MS_TYPE6      (30)  /* アプリケーション定義 */
#define MS_TYPE7      (31)  /* アプリケーション定義 */

#define MS_MIN        ( 1)  /* 最小メッセージタイプ */
#define MS_MAX        (31)  /* 最大メッセージタイプ */

```

メッセージタイプ番号 0 は、プロセス生成時の起動メッセージを受け渡すために、AMP TKSE のシステム内部で使用される。この番号をプロセス間メッセージ機能で直接使用することはできない。

各メッセージタイプにはビット対応のタイプマスクが対応づけられており、タイプマスクの論理和により対象とするメッセージのタイプを複数指定することができる。

メッセージタイプマスクは以下のように定義する。

```
#define MSGMASK(msgtype)      (1 << ((msgtype) - 1))

#define MM_ABORT              MSGMASK(MS_ABORT)      /* プロセス異常終了 */
#define MM_EXIT               MSGMASK(MS_EXIT)      /* プロセス正常終了 */
#define MM_TERM               MSGMASK(MS_TERM)      /* プロセスの強制終了 */
#define MM_TMOUT              MSGMASK(MS_TMOUT)      /* タイムアウト */
#define MM_SYSEVT             MSGMASK(MS_SYSEVT)     /* システムイベント(強制終了) */
#define MM_SYS1               MSGMASK(MS_SYS1)      /* システムで使用 */
#define MM_SYS2               MSGMASK(MS_SYS2)      /* システムで使用 */
#define MM_SYS3               MSGMASK(MS_SYS3)      /* システムで使用 */
#define MM_SYS4               MSGMASK(MS_SYS4)      /* システムで使用 */
#define MM_SYS5               MSGMASK(MS_SYS5)      /* システムで使用 */
#define MM_MNG0               MSGMASK(MS_MNG0)      /* 予約 */
#define MM_MNG1               MSGMASK(MS_MNG1)      /* 予約 */
#define MM_MNG2               MSGMASK(MS_MNG2)      /* 予約 */
#define MM_MNG3               MSGMASK(MS_MNG3)      /* 予約 */
#define MM_MNG4               MSGMASK(MS_MNG4)      /* 予約 */
#define MM_MNG5               MSGMASK(MS_MNG5)      /* 予約 */
#define MM_MNG6               MSGMASK(MS_MNG6)      /* 予約 */
#define MM_MNG7               MSGMASK(MS_MNG7)      /* 予約 */
#define MM_MNG8               MSGMASK(MS_MNG8)      /* 予約 */
#define MM_MNG9               MSGMASK(MS_MNG9)      /* 予約 */
#define MM_MNG10              MSGMASK(MS_MNG10)     /* 予約 */
#define MM_MNG11              MSGMASK(MS_MNG11)     /* 予約 */
#define MM_MNG12              MSGMASK(MS_MNG12)     /* 予約 */

#define MM_TYPE0              MSGMASK(MS_TYPE0)     /* アプリケーション定義 */
#define MM_TYPE1              MSGMASK(MS_TYPE1)     /* アプリケーション定義 */
#define MM_TYPE2              MSGMASK(MS_TYPE2)     /* アプリケーション定義 */
#define MM_TYPE3              MSGMASK(MS_TYPE3)     /* アプリケーション定義 */
#define MM_TYPE4              MSGMASK(MS_TYPE4)     /* アプリケーション定義 */
#define MM_TYPE5              MSGMASK(MS_TYPE5)     /* アプリケーション定義 */
#define MM_TYPE6              MSGMASK(MS_TYPE6)     /* アプリケーション定義 */
#define MM_TYPE7              MSGMASK(MS_TYPE7)     /* アプリケーション定義 */
```



```
#define MM_ALL          (0x7fffffff)      /* 全マスク */
#define MM_NULL        (0)                /* 空マスク */
```

4.3.3 メッセージの構造

メッセージは以下の構造を持つ。

```
typedef struct message {
    W      msg_type;      /* メッセージタイプ */
    W      msg_size;      /* メッセージ本体サイズ(バイト) */
    MSGBODY msg_body;     /* メッセージ本体 */
} MESSAGE;
```

メッセージ本体 `msg_body` の構造は、メッセージタイプ `msg_type` により異なる。

4.3.4 システムメッセージ

メッセージタイプ番号 1~5 のメッセージをシステムメッセージとする。これは、システムで発生した事象をアプリケーションに通知するためのメッセージである。なお、アプリケーションがシステムメッセージを送信することは特に禁止されていない。

システムメッセージはメッセージキューのオーバーフローの影響を受けず、捨てられることはない。このためシステムメッセージを受信するプロセスは、メッセージの受信を行うことにより、メッセージキューに入れられたシステムメッセージを取り除く必要がある。

それぞれのシステムメッセージの詳細を以下に説明する。

(1) MS_ABORT -- 子プロセスの異常終了メッセージ

プロセスがシステムエラーにより異常終了した場合に、異常終了したプロセスの親プロセスに送信される。

```

W      msg_type : 1   メッセージタイプ (MS_ABORT)
W      msg_size : 8   メッセージ本体のバイト数 (8byte)
MSGBODY msg_body :   メッセージ本体
                        struct {
                            ID      pid; /* 終了した子プロセスのプロセス ID */
                            W      code; /* システムエラーコード */
                        };

```

code は発生したシステムエラーのコードであり、MH_TERM メッセージハンドラによる異常終了の場合は、0 となる。

(2) MS_EXIT -- 子プロセスの正常終了メッセージ

プロセスが tkse_ext_prc() システムコールにより正常終了した場合に、正常終了したプロセスの親プロセスに送信される。

```

W      msg_type : 2   メッセージタイプ (MS_EXIT)
W      msg_size : 8   メッセージ本体のバイト数 (8byte)
MSGBODY msg_body :   メッセージ本体
                        struct {
                            ID      pid; /* 終了した子プロセスのプロセス ID */
                            W      code; /* tkse_ext_prc() で指定した終了コード */
                        };

```

(3) MS_TERM -- 子プロセスの強制終了メッセージ

プロセスが tkse_ter_prc() システムコールにより他プロセスから強制終了させられた場合に、強制終了したプロセスの親プロセスに送信される。

```

W      msg_type : 3   メッセージタイプ (MS_EXIT)
W      msg_size : 8   メッセージ本体のバイト数 (8byte)
MSGBODY msg_body :   メッセージ本体
                        struct {
                            ID      pid; /* 終了した子プロセスのプロセス ID */
                            W      code; /* tkse_ter_prc() で指定した終了コード */
                        };

```

(4) MS_TMOUT --- 自プロセスのタイムアウトメッセージ

tkse_req_tmg() システムコールで要求したタイムアウトメッセージであり、指定時間が経過した後に自プロセスに送信される。

```

W      msg_type : 4   メッセージタイプ (MS_TMOUT)
W      msg_size : 4   メッセージ本体のバイト数 (4byte)
MSGBODY msg_body :   メッセージ本体
                        struct {
                            W      code; /* tkse_req_tmg() で指定したコード */
                        };

```

4.3.5 メッセージハンドラ

プロセス間メッセージを非同期に受信するための仕組みとして、メッセージハンドラがある。

メッセージハンドラは、登録時に指定したタイプのメッセージをプロセスが受信した際に、現在実行中の処理と非同期に受信処理を行う。メッセージハンドラは登録時にメッセージタイプマスクを指定することにより、メッセージの各タイプに対応した最大 31 種のハンドラを同時に定義可能である。

メッセージハンドラの実行は以下のように行われる。

- ・登録時に指定したタイプのメッセージを受信した場合、メッセージハンドラはメインタスクの現在の処理に割り込む形で実行される。
- ・メインタスクが何らかのシステムコールにより待ち状態である時でも、メッセージを受信した場合はメッセージハンドラが起動する。この場合、メインタスクの待ち状態は無条件で解除されて実行状態となり、待ち状態としていたシステムコールはメッセージハンドラの実行が終了した時点でエラーE_DISWA1 を返す。
- ・メッセージハンドラは通常のプロセスコードの一部として動作し、実行できるシステムコール等に制限はない。
- ・メッセージハンドラの実行が終了すると、通常はメインタスクがハンドラに割り込まれた位置から実行を再開する。また、メッセージハンドラから longjmp() を呼び出すことで、メインタスクの任意の位置 (setjmp で指定した位置) に実行を戻すことも可能である。
- ・メッセージハンドラはネスティングしない。即ち、新たなメッセージハンドラの起動 (別のメッセージタイプのものも含む) は、現在処理中のメッセージハンドラが終了するまで待たされる。
- ・メッセージハンドラが起動した場合、その起動の要因となったメッセージはメッセージキューから取り出される。また、取り出されたメッセージのポインタがハンドラのパラメータとして渡される。
- ・メッセージハンドラは、必ず tkse_ret_msg() システムコールによって終了しなくてはならない。

メッセージハンドラは、以下の形式の関数として定義する。

```
void msg_hdr(W pid, MESSAGE *r_msg)
{
/*   pid は 送信したプロセスの ID 。(自プロセスの場合は 0) */
/*   r_msg は受信したメッセージへのポインタである。 */

/* 受信メッセージの処理 */

tkse_ret_msg (0); /* 終了 (割り込んだ位置に戻る場合) */

または

tkse_ret_msg (1); /* 終了 (任意の位置に移行する場合) */
longjmp (reent, code); /* reent ヘジャンプする */
}
```

また、メッセージハンドラとして関数アドレスではなく以下の値を指定することもできる。

(1) MH_NONE

受信したメッセージを無視する。メッセージはメッセージキューにキューイングされず、メッセージハンドラも起動しない。この値を指定した場合は例外的に、メッセージ受信時にメインタスクが待ち状態であってもシステムコールは中断されない。

(2) MH_BREAK

受信したメッセージを無視する。メッセージはメッセージキューにキューイングされず、メッセージハンドラも起動しない。ただし MH_NONE とは異なり、メッセージ受信時にメインタスクが待ち状態であった場合はシステムコールは中断しエラー E_DISWA1 を返す。この指定は主にタイムアウト等の処理に使用される。

(3) MH_TERM

自プロセスを異常終了し、MS_ABORT メッセージ (エラーコードは 0) を親プロセスに送信する。

初期プロセスは MH_NONE 以外のメッセージハンドラを使用することはできない。MH_NONE 以外を指定した場合はメッセージを受信してもハンドラは実行されない。また MH_BREAK および MH_TERM の指定も無視される。

4.3.6 システムコール

メッセージの送信

tkse_snd_msg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_snd_msg(ID pid, MESSAGE* msg, W opt);
```

パラメータ

ID	pid	送信先プロセス ID > 0 任意のプロセス = 0 自プロセス =-1 親プロセス
MESSAGE*	msg	送信メッセージ
W	opt	送信待ちの指定 (NOWAIT WAIT CONFM) NOWAIT : メッセージキューの空きを待たない WAIT : メッセージキューの空きを待つ CONFM : メッセージの受信を待つ

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (msg) のアクセスは許されていない
E_DISWAI	メッセージハンドラが起動されたため待ち処理が中断された
E_NOEXS	プロセス (pid) は存在していない
E_PAR	パラメータが不正である (オプション、メッセージタイプが不正)
E_ILUSE	自プロセスを指定した (pid = 0 または自プロセスの PID) (CONFM 指定時)
E_LIMIT	メッセージ本体のサイズがシステムの制限を越えた、または 0 以下である
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した (送信先のメッセージキューがフル (NOWAIT 指定時))。

解説

pid で指定したプロセスにメッセージ msg を送信する。

opt はメッセージ送信時の送信待ちの挙動を指定する。

opt = NOWAIT を指定した場合は、メッセージを送信先プロセスのメッセージキューに入れた時点で正常終了する。送信先のメッセージキューに空きがない時はエラー終了する。

opt = WAIT を指定した場合は、メッセージを送信先プロセスのメッセージキューに入れた時点で正常終了する。メッセージキューに空きがない時は空きができるまで待つ。受信処理を待っている間に送信先プロセスが終了した場合はエラーを返す。

opt = CONFM を指定した場合は、メッセージを送信先プロセスのメッセージキューに入れ、送信先プロセスが送信したメッセージを受信、またはメッセージキューからクリアされるまで待ち、メッセージが処理された時点で正常終了する。ただし tkse_rcv_msg() で CHECK 指定によりメッセージヘッダ部分のみを得た場合には、受信したとみなされず待ちは解除されない。また、NOCLR 指定により受信した場合は、送信したメッセージがメッセージキューに残っていてもメッセージが受信されたとみなし、正常終了する。受信処理を待っている間に送信先プロセスが終了した場合はエラー終了する。送信先が自プロセスの場合、CONFM 指定はエラーとなる。

メッセージの送信先プロセスは、他の AMP TKSE のプロセスを指定できる。つまり、AMP TKSE 間でプロセス間メッセージを送ることができる。ただし、送信先プロセスが他の AMP TKSE のプロセスの場合、opt = WAIT を指定することはできない。

メッセージの受信

tkse_rcv_msg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_rcv_msg(W t_mask, MESSAGE* msg, W msgsz, W opt);
```

パラメータ

W	t_mask	受信対象メッセージタイプマスク
MESSAGE*	msg	受信メッセージ格納領域
W	msgsz	受信メッセージ格納領域全体のバイトサイズ。メッセージのヘッダ部分も含むため msgsz \geq 8 でなくてはならない。
W	opt	受信動作の指定 (WAIT NOWAIT WAIEVT) (CLR NOCLR) (CHECK) WAIT : 指定タイプのメッセージの受信待ち NOWAIT : 指定タイプのメッセージの受信待ち無し WAIEVT : 指定タイプのメッセージの受信、およびイベント発生待ち CLR : メッセージの受信後、そのメッセージをキューから取り除く NOCLR : メッセージの受信後、そのメッセージをキューに残す CHECK : メッセージの有無をチェック

リターンパラメータ

ER	ercd	> 0 正常終了(受信メッセージの送信元プロセス ID) = 0 正常終了(受信メッセージの送信元は自プロセス) < 0 エラーコード
----	------	---

エラーコード

E_MACV	アドレス(msg)のアクセスは許されていない
E_DISWAI	メッセージハンドラが起動されたため待ち処理が中断された
E_TMOUT	指定したタイプ(t_mask)のメッセージは存在しない(NOWAIT 指定時)
E_PAR	パラメータが不正である(msgsz が小さすぎる、WAIEVT 指定時以外 t_mask \leq 0、WAIEVT 指定時 t_mask<0)

解説

自プロセスに送信されたメッセージのうち、指定したタイプ t_mask のものを受信し、msg で指定した領域に格納する。

受信したメッセージがメッセージサイズ `msgsz` より大きい場合は、`msgsz` で指定したサイズのみを `msg` の領域に格納してエラーを返す。この場合は `CLR` 指定があってもメッセージはメッセージキューに残る。ただし、`msgsz` < 8 の場合は `msg` の領域には何も格納せずエラーを返す。メッセージ全体を取得できなかった場合は、取得したメッセージのヘッダ部分から実際のメッセージサイズを取り出し、メッセージが十分に格納できる領域を確保してから再度 `tkse_rcv_msg()` を実行する。

`opt` はメッセージ受信時の挙動を指定する。

`opt` = `WAIT` を指定した場合は、指定タイプのメッセージを受信するまで待つ。

`opt` = `NOWAIT` を指定した場合は、指定タイプのメッセージがメッセージキューに存在した場合は正常終了し、存在していない場合は直ちにエラー終了する。

`opt` = `WAIEVT` を指定した場合は、指定タイプのメッセージを受信するまで待つ。ただし `WAIT` 指定とは異なり、メッセージを受信待ちの間に `tkse_brk_msg()` によりイベント発生が通知されると待ちは解除され、エラー終了する。

`WAIEVT` を指定した場合のみ、`t_mask = 0` を指定可能である。この場合、メッセージの受信は行われず、イベント発生が通知されるまで待ち状態となる。

`WAIEVT` を指定できるのはシステム全体で同時に 1 つのタスクのみである。複数のタスクが `WAIEVT` 指定で `tkse_rcv_msg()` を呼び出した場合は、最後に呼び出したタスクの `WAIEVT` 指定のみが有効となり、他のタスクは `WAIT` と同じ扱いとなる。

`WAIEVT` は `AMP TKSE` より上位のシステムで使用することを前提としている。通常はアプリケーションから `WAIEVT` 指定を使用してはならない。

`opt` = `CLR` を指定した場合は、メッセージ受信後に該当するメッセージをキューから取り除く。

`opt` = `NOCLR` を指定した場合は、メッセージ受信後も該当するメッセージをキューに残す。

`opt` = `CHECK` を指定した場合、以下のような動作になる。

1. メッセージキューにメッセージが存在しない場合、`WAIT` または `WAIEVT` 指定時は待ち状態となる。`NOWAIT` 指定時はエラー終了する。
2. メッセージキューに指定したタイプのメッセージが存在する場合は、`msg` にメッセージを格納し正常終了する。`CLR` 指定であればキューから取り除き、`NOCLR` 指定であればキューに残す。
3. メッセージキューに指定したタイプのメッセージが存在せず、それ以外のタイプのメッセージが存在する場合は、メッセージのヘッダ領域である先頭 8 バイト (`msg_type` と `msg_size`) のみを `msg` に格納し正常終了する。この場合、`CLR`/`NOCLR` の指定に関わらずメッセージはキューに残す。

`CHECK` を指定した場合は、指定したタイプ以外のメッセージを取得する可能性があるため、受信したメッセージのタイプを必ずチェックする必要がある。

メッセージのクリア

tkse_clr_msg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_clr_msg(W t_mask, W last_mask);
```

パラメータ

W	t_mask	クリア対象メッセージタイプマスク (MM_ALL を指定した場合は、全メッセージタイプ)
W	last_mask	クリア終了メッセージタイプマスク (MM_NULL を指定した場合は対象はメッセージキューの最後まで) (MM_ALL を指定した場合は、メッセージを1つだけクリア)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である (t_mask ≤ 0、last_mask < 0)

解説

自プロセス宛の指定したタイプの受信済みメッセージをクリアする。

自プロセスのメッセージキューに存在するメッセージのうち、t_mask で指定したタイプのメッセージを last_mask で指定したタイプのメッセージの直前までクリアする。last_mask で指定したタイプのメッセージはクリアされないが、last_mask = MM_ALL の時は、メッセージを1つだけクリアする。

t_mask と last_mask の指定例を以下に示す。

t_mask	last_mask	動作
MM_ALL	MM_NULL	受信済みの全メッセージをクリア
—	MM_ALL	t_mask で指定したメッセージを1つだけクリア
MM_ALL	MM_ALL	先頭のメッセージを1つだけクリア

タイムアウトメッセージの要求

tkse_req_tmng

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_req_tmng(TMO tmout, W code);
```

パラメータ

TMO	tmout	メッセージ送信時間(ミリ秒)
W	code	タイムアウトメッセージのコード

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である ($time \leq 0$)
E_SYMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

tmout で指定した時間後に、自プロセスにタイムアウトメッセージ (MS_TMOUT) を送信するよう要求する。
この機能は、メッセージハンドラと組み合わせて特定の処理のタイムアウトを監視する場合などに使用する。

タイムアウトメッセージの取り消し

tkse_can_tmg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_can_tmg();
```

パラメータ

なし

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
------	------

解説

自プロセスのタイムアウトメッセージの要求をすべて取り消す。タイムアウトメッセージの要求がない場合は何もせず正常終了する。

すでに送信されてメッセージキューに入っているタイムアウトメッセージはクリアされない。

イベント発生のお知らせ

tkse_brk_msg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_brk_msg();
```

パラメータ

なし

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
------	------

解説

WAIEVT 属性指定による tkse_rcv_msg() の待ちを解除する。

tkse_brk_msg() を呼び出した際に WAIEVT 指定で待ち状態となっているタスクが存在しなければ、待ち解除の要求を記録する。ただし、待ち解除の要求回数は記録しない。

メッセージハンドラの定義

tkse_def_msg

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_def_msg(W t_mask, FUNCP msg_hdr);
```

パラメータ

W	t_mask	対象メッセージタイプマスク
FUNCP	msg_hdr	メッセージハンドラ開始アドレス
	NULL	メッセージハンドラの定義解除
	MH_NONE	システム定義ハンドラ(無視)
	MH_BREAK	システム定義ハンドラ(処理中断)
	MH_TERM	システム定義ハンドラ(プロセス終了)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(msg_hdr)のアクセスは許されていない
E_PAR	パラメータが不正である(t_mask ≤ 0)

解説

t_mask で指定したメッセージタイプのメッセージに対応するメッセージハンドラ msg_hdr を定義する。

同じメッセージタイプのメッセージハンドラがすでに定義されている場合には、後から定義したメッセージハンドラが有効となる。

msg_hdr = NULL の場合は定義されたメッセージハンドラを解除する。

初期プロセスは MH_NONE 以外のメッセージハンドラを使用することはできない。MH_NONE 以外を指定した場合はメッセージを受信してもハンドラは実行されない。また MH_BREAK および MH_TERM の指定も無視される。

メッセージハンドラの終了

tkse_ret_msg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ret_msg(W ret)
```

パラメータ

W	ret	リターン指定
	=0	メッセージハンドラが割り込んだ位置から実行を再開する
	≠0	システムコールから戻り、そのまま実行を続行する

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
		(ret = 0 の時) リターンしない
		(ret ≠ 0 の時) =0 正常

エラーコード

E_OK	正常終了
------	------

解説

メッセージハンドラの実行を終了する。

ret = 0 を指定した場合、メインタスクの実行をメッセージハンドラが割り込んだ位置から再開する。この場合 tkse_ret_msg() からは戻らない。待ちを含むシステムコールの実行中に割り込んだ場合、メッセージハンドラが起動されたことを示すエラーコードがそのシステムコールから戻る。システムコールの実行は保証されない。

ret ≠ 0 を指定した場合、メインタスクの実行はメッセージハンドラが割り込んだ位置からは再開せず、tkse_ret_msg() から戻ってそのまま実行を続行する。この場合、通常はハンドラの最後で longjmp() により制御を他の場所へ移す。

ret の指定に関わらず、メッセージハンドラの処理の最後で必ず実行しなくてはならない。また、メッセージハンドラ以外の場所で実行してはならない。実行した場合の動作は未定義である。

メッセージハンドラの起動要求が多重に発生していた場合、tkse_ret_msg() の実行後に、要求のあったメッセージハンドラが起動する。

4.4 グローバル名

4.4.1 概要

AMP TKSE のグローバル名機能は、プロセス間で共有するデータに任意の名前を付与する機能、および付与した名前からデータを参照する機能を提供する。

グローバル名で共有するデータは1つの32ビットデータ(W型)である。データに付与する名前は TNULL (0) で終了する TRON コード文字列で、最大 256 文字 (512 バイト) までである。名前は通常、TRON コードとして意味のあるものを使用するが、終端が TNULL であれば TRON コード以外のデータを名前に使用しても構わない。

グローバル名で共有するデータはすべてのプロセスから参照・変更可能である。また、グローバル名を生成したプロセス以外のプロセスからの変更・削除を禁止することもできる。

グローバル名の主な用途としては以下のデータの共有が挙げられるが、これら以外の用途に用いることも可能である。

- ・ プロセス ID
- ・ 共有メモリ領域のアドレス
- ・ セマフォやメッセージバッファ、ランデブなどの同期・通信オブジェクト ID
- ・ システム全体で使用される環境パラメータ

グローバル名機能は、自 AMP TKESE のグローバル名のみを対象とする。他の AMP TKSE のグローバル名を操作することはできない。

グローバル名機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

なお、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様では、グローバル名の主な用途に、プロセスや同期・通信オブジェクトのデータの共有もあげられていたが、AMP TKSE はプロセスやオブジェクトの ID 検索機能を持っており、こちらの使用を推奨する。ただし、従来のソフトウェアとの互換性のために、グローバル名を ID の共有に使用することは可能である。

4.4.2 システムコール

グローバル名データ生成

tkse_cre_nam

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_cre_nam(TC* name, W data, W opt);
```

パラメータ

TC*	name	対象グローバル名 (先頭 256 文字 (512 バイト) までが有効)
W	data	登録するデータ
W	opt	データ生成の指定 (N_CREATE N_MODIFY N_FORCE) [NA_PROTECT] [TA_DELEXIT]
	N_CREATE	: 新規生成
	N_MODIFY	: 変更
	N_FORCE	: 生成および変更
	NA_PROTECT	: 変更・削除の保護指定
	TA_DELEXIT	: 自動削除の指定

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (name) のアクセスは許されていない
E_OBJ	グローバル名 (name) は既に存在している (N_CREATE の時) グローバル名 (name) は保護されている (N_MODIFY, N_FORCE の時)
E_NOEXS	グローバル名 (name) は存在していない (N_MODIFY の時)
E_PAR	パラメータが不正である (opt が不正, name が空)
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

name で指定した名前のグローバル名データを生成、または変更する。

opt はグローバル名の生成・変更の挙動を指定する。

opt = N_CREATE を指定した場合は、指定した名前のグローバル名データが存在していない場合に生成する。すでに存在している場合はエラーとなる。

opt = N_MODIFY を指定した場合は、指定した名前のグローバル名データが存在している場合にそのデータを変更する。存在していない場合はエラーとなる。

opt = N_FORCE を指定した場合は、指定した名前のグローバル名データが存在していない場合に生成する。すでに存在している場合はそのデータを変更する。

N_CREATE, N_FORCE と共に NA_PROTECT を指定することができる。NA_PROTECT を指定した場合、そのグローバル名データは、生成したプロセス以外からの変更・削除を禁止される。NA_PROTECT が指定されたグローバル名データに対し、生成したプロセス以外から tkse_cre_nam() または tkse_del_nam() が発行された場合、E_OBJ エラーとなる。NA_PROTECT の指定はグローバル名データが削除されるまで有効である。

他のオプションと共に TA_DELEXIT を指定することができる。TA_DELEXIT を指定した場合は、生成したプロセス、または最後にデータを変更したプロセスの終了時にグローバル名データを自動削除する。既に他のプロセスから TA_DELEXIT 指定が行われていた場合でも、最後に TA_DELEXIT 属性でグローバル名を生成・変更したプロセスが自動削除の対象となる。

グローバル名データ削除

tkse_del_nam

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_nam(TC* name);
```

パラメータ

TC*	name	対象グローバル名 (先頭 256 文字 (512 バイト) までが有効)
-----	------	--------------------------------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (name) のアクセスは許されていない
E_OBJ	グローバル名 (name) は保護されている
E_NOEXS	グローバル名 (name) は存在していない
E_PAR	パラメータが不正である (name が空)

解説

name で指定したグローバル名データを削除する。

グローバル名データ生成時に NA_PROTECT を指定していた場合、そのグローバル名データを生成したプロセス以外から削除しようとするすると E_OBJ エラーとなる。

グローバル名データ取得

tkse_get_nam

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_nam(TC* name, W* data);
```

パラメータ

TC*	name	対象グローバル名 (先頭 256 文字 (512 バイト) までが有効)
W*	data	取得データ格納領域

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (name, data) のアクセスは許されていない
E_NOEXS	グローバル名 (name) は存在していない
E_PAR	パラメータが不正である (name が空)

解説

name で指定したグローバル名データを取得する。

4.5 タスク間同期・通信

4.5.1 概要

AMP TKSE のタスク間同期・通信機能は、複数のタスク間で同期や通信を実現するための機能を提供する。提供する機能として以下のものがある。

- ・セマフォ
- ・ミューテックス
- ・イベントフラグ
- ・メールボックス
- ・メッセージバッファ
- ・ランデブポート

それぞれの機能は、AMP T-Kernel の対応する機能とほぼ同等である。ただし、機能の一部に制限があるため完全な互換ではない。

セマフォなどの各オブジェクトの ID は AMP TKSE で管理する ID であるため、AMP T-Kernel のシステムコールで使用する ID とは異なる。このため AMP TKSE で作成したオブジェクトの ID を AMP T-Kernel でそのまま使用することはできない。また、AMP T-Kernel で作成したオブジェクトを AMP TKSE で扱うこともできない。ただし、例外としてタスク ID は AMP TKSE と AMP T-Kernel で同一となる。

タスク間同期・通信機能は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様に対し、オブジェクト名称とアクセス属性の機能が拡張されている。

オブジェクト名称は、同期・通信オブジェクトの生成時に指定され、ID 番号の検索に使用することができる。

同期・通信オブジェクトは生成時に指定されたアクセス属性に従い、タスクからのアクセスの可否が決められる。もしアクセス属性によりアクセスができない場合は E_DACV エラーが返される（詳細は「2.3.3 タスク間同期・通信機能」を参照）。

タスク間・同期通信機能は、他のカーネルの AMP TKSE のオブジェクトを操作することが可能である。つまり、カーネル間でタスクの同期・通信を行なうことができる。ただし、オブジェクトの生成、削除は自 AMP TKSE のオブジェクトのみが対象となる。

以降の説明では AMP T-Kernel システムコールとの違い（制限事項）について記述する。各システムコールの詳細は AMP T-Kernel 仕様書を参照のこと。

4.5.2 システムコール（セマフォ）

セマフォの生成

tkse_cre_sem

C 言語インタフェース

```
ID semid = tkse_cre_sem( T_CSEM *pk_csem );
```

パラメータ

T_CSEM *pk_csem セマフォ生成情報

```
typedef struct t_csem {
    VP    exinf;            /* 拡張情報 */
    ATR   sematr;          /* セマフォ属性 */
    INT   isemcnt;        /* セマフォの初期カウント値 */
    INT   maxsem;         /* セマフォの最大カウント値 */
    ID    domid;          /* ドメイン ID(予約) */
    UB    oname[8];       /* オブジェクト名称 */
} T_CSEM;
```

セマフォ属性 sematr

```
sematr := (TA_TFIFO || TA_TPRI) | (TA_FIRST || TA_CNT) | TA_DELEXIT
          | ( TA_GLOBAL || TA_KLOCAL || TA_PLOCAL) | TA_ONAME
```

TA_TFIFO	待ちタスクを FIFO で管理
TA_TPRI	待ちタスクを優先度順で管理
TA_FIRST	待ち行列先頭のタスクを優先
TA_CNT	要求数の少ないタスクを優先
TA_DELEXIT	自動削除の指定
TA_GLOBAL	アクセス属性にグローバル属性を指定
TA_KLOCAL	アクセス属性にカーネル・ローカル属性を指定
TA_PLOCAL	アクセス属性にプロセス・ローカル属性を指定
TA_ONAME	オブジェクト名称を指定する

リターンパラメータ

ID	semid	> 0	セマフォ ID (正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_NOMEM	メモリ不足(管理ブロック用の領域が確保できない)
E_LIMIT	セマフォの数がシステムの上限を超えた
E_RSATR	予約属性(sematr が不正あるいは利用できない)
E_PAR	パラメータエラー(pk_csem が不正、isemcnt, maxsem が負または不正)
E_ONAME	指定されたオブジェクト名が既に使用されている

解説

pk_csemに従いセマフォを生成する。ただし exinf、domid の指定は無視される。

sematr は生成するセマフォの属性を指定する。TA_DELEXIT 属性を指定した場合、セマフォを生成したプロセスが終了すると自動的にセマフォが削除される。TA_GLOBAL、TA_KLOCAL、TA_PLOCAL 属性はセマフォのアクセス属性を指定する。TA_PLOCAL 属性を指定した場合は自動的に TA_DELEXIT 属性も指定される。

その他の属性は AMP T-Kernel のセマフォと同等である。ただし、TA_NODISWAI、TA_DOMID、TA_PUBLIC、TA_PROTECTED、TA_PRIVATE 属性の指定はできない。

他の AMP TKSE のセマフォを生成することはできない。

セマフォの削除

tkse_del_sem

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_sem( ID semid );
```

パラメータ

ID	semid	セマフォ ID
----	-------	---------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (semid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (semid のセマフォが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

semid で指定したセマフォを削除する。
他の AMP TKSE のセマフォを削除することはできない。

セマフォの資源返却

tkse_sig_sem

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_sig_sem ( ID semid, INT cnt );
```

パラメータ

ID	semid	セマフォ ID
INT	cnt	返却資源数

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (semid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (semid のセマフォが存在しない)
E_QOVR	キューイングまたはネストのオーバーフロー (キューイング数 semcnt のオーバーフロー)
E_PAR	パラメータエラー (cnt ≤ 0)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

semid で指定したセマフォに cnt 個の資源を返却する。
他の AMP TKSE のグローバル属性のセマフォを指定することができる。

セマフォの資源獲得

tkse_wai_sem

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_wai_sem( ID semid, INT cnt, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	semid	セマフォ ID
INT	cnt	返却資源数
TMO	tmout	タイムアウト時間

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (semid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (semid のセマフォが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (tmout ≤ (-2), cnt ≤ 0)
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象セマフォが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DACV	アクセス保護違反

解説

semid で指定したセマフォから cnt 個の資源を獲得する。

セマフォ獲得待ち状態の間にメッセージハンドラ処理が割り込んだ場合、待ち状態は解除され E_DISWAI を返す。
他の AMP TKSE のグローバル属性のセマフォを指定することができる。

セマフォの状態参照

tkse_ref_sem

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ref_sem ( ID semid, T_RSEM *pk_rsem );
```

パラメータ

T_RSEM *pk_rsem セマフォの状態を返すアドレス

```
typedef struct t_rsem {
    VP    exinf;        /* 拡張情報 */
    ID    wtsk;        /* 待ちタスクの ID */
    INT   semcnt;      /* 現在のセマフォカウント値 */
} T_RSEM;
```

リターンパラメータ

ER ercd エラーコード

エラーコード

E_OK 正常終了
 E_ID 不正 ID 番号 (semid が不正あるいは利用できない)
 E_NOEXS オブジェクトが存在していない (semid のセマフォが存在しない)
 E_PAR パラメータエラー (リターンパラメータ用のパケットアドレスが使用できない値)
 E_DACV アクセス保護違反

解説

semid で指定したセマフォの状態を参照し、pk_rsem で指定したアドレスにその内容を返す。

ただし exinf は生成時の指定に関わらず常に NULL となる。

他の AMP TKSE のグローバル属性のセマフォを指定することができる。

4.5.3 システムコール（ミューテックス）

ミューテックスの生成

tkse_cre_mtx

C 言語インタフェース

```
ID mtxid = tkse_cre_mtx( T_CMTX *pk_cmtx );
```

パラメータ

T_CMTX *pk_cmtx ミューテックス生成情報

```
typedef struct t_cmtx {
    VP    exinf;          /* 拡張情報 */
    ATR   mtxatr;        /* ミューテックス属性 */
    PRI   ceilpri;       /* ミューテックスの上限優先度 */
    ID    domid;         /* ドメイン ID(予約) */
    UB    oname[8];      /* オブジェクト名称 */
} T_CMTX;
```

ミューテックス属性 mtxatr

```
mtxatr := (TA_TFIFO || TA_TPRI) | TA_DELEXIT
         | (TA_GLOBAL || TA_KLOCAL || TA_PLOCAL) | TA_ONAME
```

TA_TFIFO	待ちタスクを FIFO で管理
TA_TPRI	待ちタスクを優先度順で管理
TA_DELEXIT	自動削除の指定
TA_GLOBAL	アクセス属性にグローバル属性を指定
TA_KLOCAL	アクセス属性にカーネル・ローカル属性を指定
TA_PLOCAL	アクセス属性にプロセス・ローカル属性を指定
TA_ONAME	オブジェクト名称を指定する

リターンパラメータ

ID	mtxid	> 0	ミューテックス ID (正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_NOMEM メモリ不足(管理ブロック用の領域が確保できない)

E_LIMIT	ミューテックスの数がシステムの上限を超えた
E_RSATR	予約属性 (mtxatr が不正あるいは利用できない)
E_PAR	パラメータエラー (pk_cmtx, ceilpri が不正)
E_ONAME	指定されたオブジェクト名が既に使用されている

解説

pk_cmtx に従いミューテックスを生成する。ただし exinf, ceilpri, domid の指定は無視される。

mtxatr はミューテックスの属性を指定する。TA_DELEXIT 属性を指定した場合、ミューテックスを生成したプロセスが終了すると自動的にミューテックスが削除される。TA_GLOBAL、TA_KLOCAL、TA_PLOCAL 属性はミューテックスのアクセス属性を指定する。TA_PLOCAL 属性を指定した場合は自動的に TA_DELEXIT 属性も指定される。

その他の属性は AMP T-Kernel のミューテックスと同等である。ただし、TA_NODISWAI、TA_INHERIT、TA_CEILING、TA_DOMID、TA_PUBLIC、TA_PROTECTED、TA_PRIVATE 属性の指定はできない。

他の AMP TKSE のミューテックスを生成することはできない。

ミューテックスの削除

tkse_del_mtx

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_mtx ( ID mtxid )
```

パラメータ

ID	mtxid	ミューテックス ID
----	-------	------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mtxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mtxid のミューテックスが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mtxid で指定したミューテックスを削除する。
他の AMP TKSE のミューテックスを削除することはできない。

ミューテックスのロック

tkse_loc_mtx

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_loc_mtx( ID mtxid, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	mtxid	ミューテックス ID
TMO	tmout	タイムアウト時間

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mtxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mtxid のミューテックスが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (tmout ≤ (-2))
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象ミューテックスが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_ILUSE	不正使用 (多重ロック、上限優先度違反)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mtxid で指定したミューテックスをロックする。

ミューテックスのロック待ち状態の間にメッセージハンドラ処理が割り込んだ場合、待ち状態は解除され E_DISWAI を返す。

他の AMP TKSE のグローバル属性のミューテックスを指定することができる。

ミューテックスのアンロック

tkse_unl_mtx

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_unl_mtx( ID mtxid );
```

パラメータ

ID	mtxid	ミューテックス ID
----	-------	------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mtxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mtxid のミューテックスが存在しない)
E_ILUSE	不正使用 (自タスクがロックしたミューテックスではない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mtxid で指定したミューテックスをアンロックする。

他の AMP TKSE のグローバル属性のミューテックスを指定することができる。

ミューテックスの状態参照

tkse_ref_mtx

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ref_mtx( ID mtxid, T_RMTX *pk_rmtx );
```

パラメータ

ID	mtxid	ミューテックス ID
T_RMTX	*pk_rmtx	ミューテックスの状態を返すアドレス

```
typedef struct t_rmtx {
    VP    exinf;        /* 拡張情報 */
    ID    htsk;        /* ロックしているタスクの ID */
    ID    wtsk;        /* ロック待ちタスクの ID */
} T_RMTX;
```

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mtxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mtxid のミューテックスが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (リターンパラメータ用のパケットアドレスが使用できない値)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mtxid で指定したミューテックスの状態を参照し、pk_rmtx で指定したアドレスにその内容を返す。
 ただし exinf は生成時の指定に関わらず常に NULL となる。
 他の AMP TKSE のグローバル属性のミューテックスを指定することができる。

4.5.4 システムコール (イベントフラグ)

イベントフラグの生成

tkse_cre_flg

C 言語インタフェース

```
ID flgid = tkse_cre_flg( T_CFLG *pk_cflg )
```

パラメータ

T_CFLG *pk_cflg イベントフラグ生成情報

```
typedef struct t_cflg {
    VP    exinf;           /* 拡張情報 */
    ATR   flgatr;         /* イベントフラグ属性 */
    UINT  iflgptn;        /* イベントフラグの初期値 */
    ID    domid;          /* ドメイン ID(予約) */
    UB    oname[8];       /* オブジェクト名称 */
} T_CFLG;
```

イベントフラグ属性 flgatr

```
flgatr := (TA_TFIFO || TA_TPRI) | (TA_WMUL || TA_WSGL) | TA_DELEXIT
         | (TA_GLOBAL || TA_KLOCAL || TA_PLOCAL) | TA_ONAME
```

TA_TFIFO	待ちタスクを FIFO で管理
TA_TPRI	待ちタスクを優先度順で管理
TA_WSGL	複数タスクの待ちを許さない
TA_WMUL	複数タスクの待ちを許す
TA_DELEXIT	自動削除の指定
TA_GLOBAL	アクセス属性にグローバル属性を指定
TA_KLOCAL	アクセス属性にカーネル・ローカル属性を指定
TA_PLOCAL	アクセス属性にプロセス・ローカル属性を指定
TA_ONAME	オブジェクト名称を指定する

リターンパラメータ

ID	flgid	> 0	イベントフラグ ID (正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_NOMEM	メモリ不足(管理ブロック用の領域が確保できない)
E_LIMIT	イベントフラグの数がシステムの上限を超えた
E_RSATR	予約属性 (flgatr が不正あるいは利用できない)
E_PAR	パラメータエラー (pk_cflg が不正)
E_ONAME	指定されたオブジェクト名が既に使用されている

解説

pk_cflg に従いイベントフラグを生成する。ただし exinf, domid の指定は無視される。

flgatr は生成するイベントフラグの属性を指定する。TA_DELEXIT 属性を指定した場合、イベントフラグを生成したプロセスが終了すると自動的にイベントフラグが削除される。TA_GLOBAL、TA_KLOCAL、TA_PLOCAL 属性はイベントフラグのアクセス属性を指定する。TA_PLOCAL 属性を指定した場合は自動的に TA_DELEXIT 属性も指定される。

その他の属性は AMP T-Kernel のイベントフラグと同等である。ただし、TA_NODISWAI、TA_DOMID、TA_PUBLIC、TA_PROTECTED、TA_PRIVATE 属性の指定はできない。

他の AMP TKSE のイベントフラグを生成することはできない。

イベントフラグの削除

tkse_del_flg

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_flg ( ID flgid );
```

パラメータ

ID	flgid	イベントフラグ ID
----	-------	------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (flgid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (flgid のイベントフラグが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

flgid で指定したイベントフラグを削除する。
他の AMP TKSE のイベントフラグを削除することはできない。

イベントフラグのセット

tkse_set_flg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_set_flg( ID flgid, UINT setptn );
```

パラメータ

ID	flgid	イベントフラグ ID
UINT	setptn	セットするビットパターン

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (flgid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (flgid のイベントフラグが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

flgid で指定したイベントフラグに setptn のパターンをセットする。
他の AMP TKSE のグローバル属性のイベントフラグを指定することができる。

イベントフラグのクリア

tkse_clr_flg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_clr_flg( ID flgid, UINT clrptn );
```

パラメータ

ID	flgid	イベントフラグ ID
UINT	clrptn	クリアするビットパターン

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (flgid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (flgid のイベントフラグが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

flgid で指定したイベントフラグを clrptn のパターンでクリアする。
他の AMP TKSE のグローバル属性のイベントフラグを指定することができる。

イベントフラグ待ち

tkse_wai_flg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_wai_flg( ID flgid, UINT waiptn, UINT wfmode, UINT *p_flgptn, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	flgid	イベントフラグ ID
UINT	waiptn	待ちビットパターン
UINT	wfmode	待ちモード
	TWF_ANDW	AND 待ち
	TWF_ORW	OR 待ち
	TWF_CLR	全クリア指定
	TWF_BITCLR	条件ビットのみクリア指定
UINT	*p_flgptn	待ち解除時のビットパターンを返すアドレス
TMO	tmout	タイムアウト時間

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (flgid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (flgid のイベントフラグが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (waiptn=0, wfmode が不正, tmout ≤ (-2))
E_OBJ	オブジェクトの状態が不正 (TA_WSGL 属性のイベントフラグに対する複数タスクの待ち)
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象イベントフラグが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DACV	アクセス保護違反

解説

flgidで指定したイベントフラグに、wfmodeで指定した待ち条件でwaitpnで指定したビットがセットされるのを待つ。

イベントフラグ待ち状態の間にメッセージハンドラ処理が割り込んだ場合、待ち状態は解除されE_DISWA1を返す。

他のAMP TKSEのグローバル属性のイベントフラグを指定することができる。

イベントフラグの状態参照

tkse_ref_flg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ref_flg( ID flgid, T_RFLG *pk_rflg );
```

パラメータ

T_RFLG *pk_rflg イベントフラグの状態を返すアドレス

```
typedef struct t_rflg {
    VP    exinf;           /* 拡張情報 */
    ID    wtsk;           /* 待ちタスクの ID */
    UINT  flgptn;         /* 現在のイベントフラグパターン */
} T_RFLG;
```

リターンパラメータ

ER ercd エラーコード

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (flgid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (flgid のイベントフラグが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (リターンパラメータ用のパケットアドレスが使用できない値)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

flgid で指定したイベントフラグの状態を参照し、pk_rflg で指定したアドレスにその内容を返す。

ただし exinf は生成時の指定に関わらず常に NULL となる。

他の AMP TKSE のグローバル属性のイベントフラグを指定することができる。

4.5.5 システムコール (メールボックス)

メールボックス生成

tkse_cre_mbx

C 言語インタフェース

```
ID mbxid = tkse_cre_mbx( T_CMBX *pk_cmbx );
```

パラメータ

T_CMBX* pk_cmbx メールボックス生成情報

```
typedef struct t_cmbx {
    VP    exinf;        /* 拡張情報 */
    ATR   mbxatr;       /* メールボックス属性 */
    ID    domid;        /* ドメイン ID(予約) */
    UB    oname[8];     /* オブジェクト名称 */
} T_CMBX;
```

メールボックス属性 mbxatr

```
mbxatr := (TA_TFIFO || TA_TPRI) | (TA_MFIFO || TA_MPRI) | TA_ONAME
```

TA_TFIFO	待ちタスクのキューイングは FIFO
TA_TPRI	待ちタスクのキューイングは優先度順
TA_MFIFO	メッセージのキューイングは FIFO
TA_MPRI	メッセージのキューイングは優先度順
TA_ONAME	オブジェクト名称を指定する

リターンパラメータ

ID	mbxid	> 0	メールボックス ID (正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_NOMEM	メモリ不足(管理ブロックやバッファ用の領域が確保できない)
E_LIMIT	メールボックスの数がシステムの上限を超えた
E_RSATR	予約属性(mbxatr が不正あるいは利用できない)
E_PAR	パラメータエラー(pk_cmbx が不正)

E_ONAME 指定されたオブジェクト名が既に使用されている

解説

pk_cmbx に従いメールボックスを生成する。ただし exinf、domid の指定は無視される。

mbxatr は生成するメールボックスの属性を指定する。属性の指定は AMP T-Kernel のメールボックスと同等である。ただし TA_NODISWAITA_DOMID、TA_PUBLIC、TA_PROTECTED、TA_PRIVATE 属性の指定はできない。また、TA_DELEXIT を指定することはできず、指定した場合は無視される。

メールボックスはデータをポインタで渡すため、メールボックスを生成したプロセス内のタスク間でのみ使用可能である。所属するプロセスの異なるタスク間の通信に使用することはできない。そのため、メールボックスはすべてプロセス・ローカル属性となり、生成したプロセスが終了した場合、メールボックスは自動的に削除される。

メールボックス削除

tkse_del_mbx

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_mbx( ID mbxid ) ;
```

パラメータ

ID	mbxid	メールボックス ID
----	-------	------------

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mbxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mbxid のメールボックスが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mbxid で指定したメールボックスを削除する。

メールボックスを生成したプロセス以外から、メールボックスを削除しようとした場合はアクセス保護エラーとなる。

メールボックスへ送信

tkse_snd_mbx

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_snd_mbx( ID mbxid, T_MSG *pk_msg );
```

パラメータ

ID	mbxid	メールボックス ID
T_MSG*	pk_msg	メッセージパケットの先頭アドレス

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mbxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mbxid のメールボックスが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (pk_msg が使用できない値)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mbxid で指定したメールボックスに、pk_msg を先頭アドレスとするメッセージパケットを送信する。メッセージパケットの内容はコピーされず、受信時には先頭アドレス (pk_msg の値) のみが渡される。

メールボックスを生成したプロセス以外から、メッセージを送信した場合はアクセス保護エラーとなる。

メールボックスから受信

tkse_rcv_mbx

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_rcv_mbx( ID mbxid, T_MSG **pk_msg, TMO tmout ) ;
```

パラメータ

ID	mbxid	メールボックス ID
TMO	tmout	タイムアウト指定

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了
		< 0	エラーコード
T_MSG*	pk_msg		メッセージパケットの先頭アドレス

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mbxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mbxid のメールボックスが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (tmout \leq (-2))
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象メールボックスが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mbxid で指定したメールボックスからメッセージを受信する。

メールボックスを生成したプロセス以外から、メッセージを受信しようとした場合はアクセス保護エラーとなる。

メールボックスの状態参照

tkse_ref_mbx

G 言語インタフェース

```
ER tkse_ref_mbx( ID mbxid, T_RMBX *pk_rmbx ) ;
```

パラメータ

```
ID mbxid           メールボックス ID
T_RMBX* pk_rmbx    メールボックス状態を返すパケットアドレス

typedef struct t_rmbx {
    VP exinf;        /* 拡張情報 */
    ID wtsk;         /* 待ちタスクの有無 */
    T_MSG* pk_msg;   /* 次に受信されるメッセージパケットの先頭アドレス */
} T_RMBX;
```

リターンパラメータ

```
ER          ercd          ≥ 0    正常終了
              < 0        エラーコード
```

エラーコード

```
E_OK        正常終了
E_ID        不正 ID 番号 (mbxid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS     オブジェクトが存在していない (mbxid のメールボックスが存在しない)
E_PAR       パラメータエラー (リターンパラメータ用のパケットアドレスが使用できない値)
E_DACV     アクセス保護違反
```

解説

mbxid で指定したメールボックスの状態を参照し、pk_rmbx で指定したアドレスにその内容を返す。
ただし exinf は生成時の指定に関わらず常に NULL となる。

4.5.6 システムコール (メッセージバッファ)

メッセージバッファの生成

tkse_cre_mbf

C 言語インタフェース

```
ID mbfid = tkse_cre_mbf( T_CMBF *pk_cmbf );
```

パラメータ

```
T_CMBF *pk_cmbf      メッセージバッファ生成情報
typedef struct t_cmbf {
    VP    exinf;        /* 拡張情報 */
    ATR   mbfatr;       /* メッセージバッファ属性 */
    INT   bufsz;        /* メッセージバッファのサイズ(バイト) */
    INT   maxmsz;       /* メッセージの最大長(バイト) */
    ID    domid;        /* ドメイン ID(予約) */
    UB    oname[8];     /* オブジェクト名称 */
} T_CMBF;
```

メッセージバッファ属性 mbfatr

```
mbfatr := (TA_TFIFO || TA_TPRI) | TA_DELEXIT
         | (TA_GLOBAL || TA_KLOCAL || TA_PLOCAL) | TA_ONAME
```

TA_TFIFO	待ちタスクを FIFO で管理
TA_TPRI	待ちタスクを優先度順で管理
TA_DELEXIT	自動削除の指定
TA_GLOBAL	アクセス属性にグローバル属性を指定
TA_KLOCAL	アクセス属性にカーネル・ローカル属性を指定
TA_PLOCAL	アクセス属性にプロセス・ローカル属性を指定
TA_ONAME	オブジェクト名称を指定する

リターンパラメータ

ID	mbfid	> 0	メッセージバッファ ID (正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_NOMEM	メモリ不足(管理ブロックやリングバッファ用の領域が確保できない)
---------	----------------------------------

E_LIMIT	メッセージバッファの数がシステムの上限を超えた
E_RSATR	予約属性 (mbfatr が不正あるいは利用できない)
E_PAR	パラメータエラー (pk_cmbf が不正, bufisz, maxmsz が負または不正)
E_ONAME	指定されたオブジェクト名が既に使用されている

解説

pk_cmbf に従いメッセージバッファを生成する。ただし exinf、domid の指定は無視される。

mbfatr はメッセージバッファの属性を指定する。TA_DELEXIT 属性を指定した場合、メッセージバッファを生成したプロセスが終了すると自動的にメッセージバッファが削除される。TA_GLOBAL、TA_KLOCAL、TA_PLOCAL 属性はメッセージバッファのアクセス属性を指定する。TA_PLOCAL 属性を指定した場合は自動的に TA_DELEXIT 属性も指定される。

その他の属性は AMP T-Kernel のメッセージバッファと同等である。ただし、TA_NODISWAI、TA_DOMID、TA_PUBLIC、TA_PROTECTED、TA_PRIVATE 属性の指定はできない。

他の AMP TKSE のメッセージバッファを生成することはできない。

メッセージバッファの削除

tkse_del_mbf

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_mbf( ID mbfid );
```

パラメータ

ID	mbfid	メッセージバッファ ID
----	-------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mbfid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mbfid のメッセージバッファが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mbfid で指定したメッセージバッファを削除する。
他の AMP TKSE のメッセージバッファを削除することはできない。

メッセージバッファへ送信

tkse_snd_mbf

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_snd_mbf( ID mbfid, VP msg, INT msgsz, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	mbfid	メッセージバッファ
VP	msg	送信メッセージの先頭アドレス
INT	msgsz	送信メッセージのサイズ (バイト数)
TMO	tmout	タイムアウト時間

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mbfid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mbfid のメッセージバッファが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー ($msgsz \leq 0$, $msgsz > maxmsz$, msg が使用できない値, $tmout \leq (-2)$)
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象メッセージバッファが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mbfid で指定したメッセージバッファに、msg と msgsz で指定したメッセージを送信する。

メッセージ送信待ち状態の間にメッセージハンドラ処理が割り込んだ場合、待ち状態は解除され E_DISWAI を返す。

他の AMP TKSE のグローバル属性のメッセージバッファを指定することができる。

メッセージバッファから受信

tkse_rcv_mbf

C 言語インタフェース

```
INT msgsz = tkse_rcv_mbf( ID mbfid, VP msg, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	mbfid	メッセージバッファ
VP	msg	受信メッセージを格納する先頭アドレス
TMO	tmout	タイムアウト時間

リターンパラメータ

INT	msgsz	> 0	受信したメッセージのサイズ (バイト数)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_ID	不正 ID 番号 (mbfid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mbfid のメッセージバッファが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (msg が使用できない値, tmout ≤ (-2))
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象メッセージバッファが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mbfid で指定したメッセージバッファからメッセージを受信して msg に格納する。

メッセージ受信待ち状態の間にメッセージハンドラ処理が割り込んだ場合、待ち状態は解除され E_DISWAI を返す。

他の AMP TKSE のグローバル属性のメッセージバッファを指定することができる。

メッセージバッファの状態参照

tkse_ref_mbf

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ref_mbf( ID mbfid, T_RMBF *pk_rmbf );
```

パラメータ

ID	mbfid	メッセージバッファ
T_RMBF	*pk_rmbf	メッセージバッファ状態情報

```
typedef struct t_rmbf {
    VP    exinf;          /* 拡張情報 */
    ID    wtsk;          /* 受信待ちタスクの ID */
    ID    stsk;          /* 送信待ちタスクの ID */
    INT   msgsz;         /* 次に受信されるメッセージのサイズ(バイト) */
    INT   frbufsz;      /* 空きバッファのサイズ(バイト) */
    INT   maxmsz;       /* メッセージの最大長(バイト) */
} T_RMBF;
```

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (mbfid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (mbfid のメッセージバッファが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (リターンパラメータ用のパケットアドレスが使用できない値)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

mbfid で指定したメッセージバッファの状態を参照し、pk_rmbf で指定したアドレスにその内容を返す。ただし exinf は生成時の指定に関わらず常に NULL となる。他の AMP TKSE のグローバル属性のメッセージバッファを指定することができる。

4.5.7 システムコール（ランデブポート）

ランデブポートの生成

tkse_cre_por

C 言語インタフェース

```
ID porid = tkse_cre_por( T_CPOR *pk_cpor );
```

パラメータ

T_CPOR *pk_cpor ランデブポートの生成情報

```
typedef struct t_cpor {
    VP    exinf;          /* 拡張情報 */
    ATR   poratr;        /* ポート属性 */
    INT   maxcmsz;       /* 呼出メッセージの最大長(バイト) */
    INT   maxrmsz;       /* 返答メッセージの最大長(バイト) */
    ID    domid;         /* ドメイン ID(予約) */
    UB    oname[8];      /* オブジェクト名称 */
} T_CPOR;
```

ランデブポート属性 poratr

```
poratr := (TA_TFIFO || TA_TPRI) | TA_DELEXIT
         |( TA_GLOBAL || TA_KLOCAL || TA_PLOCAL) | TA_ONAME
```

TA_TFIFO	待ちタスクを FIFO で管理
TA_TPRI	待ちタスクを優先度順で管理
TA_DELEXIT	自動削除の指定
TA_GLOBAL	アクセス属性にグローバル属性を指定
TA_KLOCAL	アクセス属性にカーネル・ローカル属性を指定
TA_PLOCAL	アクセス属性にプロセス・ローカル属性を指定
TA_ONAME	オブジェクト名称を指定する

リターンパラメータ

ID	porid	> 0	ランデブポート ID (正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_NOMEM	メモリ不足(管理ブロック用の領域が確保できない)
E_LIMIT	ランデブポートの数がシステムの上限を超えた
E_RSATR	予約属性 (poratr が不正あるいは利用できない)
E_PAR	パラメータエラー (pk_cpor が不正, maxcmsz, maxrmsz が負または不正)
E_ONAME	指定されたオブジェクト名が既に使用されている

解説

pk_cpor に従いランデブポートを生成する。ただし exinf、domid の指定は無視される。

poratr はランデブポートの属性を指定する。TA_DELEXIT 属性を指定した場合、ランデブポートを生成したプロセスが終了すると自動的にランデブポートが削除される。TA_GLOBAL、TA_KLOCAL、TA_PLOCAL 属性はランデブポートのアクセス属性を指定する。TA_PLOCAL 属性を指定した場合は自動的に TA_DELEXIT 属性も指定される。

その他の属性は AMP T-Kernel のランデブポートと同等である。ただし TA_NODISWAI、TA_DOMID、TA_PUBLIC、TA_PROTECTED、TA_PRIVATE 属性の指定はできない。

他の AMP TKSE のランデブポートを生成することはできない。

ランデブポートの削除

tkse_del_por

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_por( ID porid );
```

パラメータ

ID	porid	ランデブポート ID
----	-------	------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (porid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (porid のランデブポートが存在しない)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

porid で指定したランデブポートを削除する。
他の AMP TKSE のランデブポートを削除することはできない。

ランデブの呼び出し

tkse_cal_por

G 言語インタフェース

```
INT rmsgsz = tkse_cal_por( ID porid, UINT calptn, VP msg, INT cmsgsz, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	porid	ランデブポート ID
UINT	calptn	選択条件を表すビットパターン
VP	msg	メッセージの先頭アドレス
INT	cmsgsz	呼び出しメッセージのサイズ (バイト数)
TMO	tmout	タイムアウト時間

リターンパラメータ

INT	rmsgsz	> 0	返答メッセージのサイズ (バイト数)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_ID	不正 ID 番号 (porid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (porid のランデブポートが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (cmsgsz < 0, cmsgsz > maxcmsz, calptn = 0, msg が使用できない値, tmout ≤ (-2))
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象ランデブポートが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DACV	アクセス保護違反

解説

porid で指定したランデブポートに対するランデブ呼び出しを行う。

ランデブ呼出待ち状態の間にメッセージハンドラ処理が割り込んだ場合、待ち状態は解除され E_DISWAI を返す。他の AMP TKSE のグローバル属性のランデブポートを指定することができる。

ランデブの受け付け

tkse_acp_por

G 言語インタフェース

```
INT cmsgsz = tkse_acp_por( ID porid, UINT acpbtn, RNO *p_rdvno, VP msg, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	porid	ランデブポート ID
UINT	acpbtn	選択条件を表すビットパターン
INT	*p_rdvno	ランデブ番号を返すアドレス
VP	msg	メッセージの先頭アドレス
TMO	tmout	タイムアウト時間

リターンパラメータ

INT	cmsgsz	> 0	呼び出しメッセージのサイズ (バイト数)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_ID	不正 ID 番号 (porid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (porid のランデブポートが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (acpbtn=0, msg が使用できない値, tmout ≤ (-2))
E_DLT	待ちオブジェクトが削除された (待ちの間に対象ランデブポートが削除)
E_RLWAI	待ち状態強制解除
E_DISWAI	待ち禁止による待ち解除
E_TMOUT	ポーリング失敗またはタイムアウト
E_DACV	アクセス保護違反

解説

porid で指定したランデブポートに対するランデブ受け付けを行う。

ランデブ受付待ち状態の間にメッセージハンドラ処理が割り込んだ場合、待ち状態は解除され E_DISWAI を返す。他の AMP TKSE のグローバル属性のランデブポートを指定することができる。

ランデブの回送

tkse_fwd_por

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fwd_por( ID porid, UINT calptn, RNO rdvno, VP msg, INT cmsgsz );
```

パラメータ

ID	porid	ランデブポート ID
UINT	calptn	選択条件を表すビットパターン
INT	rdvno	回送前のランデブ番号
VP	msg	メッセージの先頭アドレス
INT	cmsgsz	呼び出しメッセージのサイズ (バイト数)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (porid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (porid のランデブポートが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (cmsgsz < 0, cmsgsz > 回送後の maxcmsz, cmsgsz > 回送前の maxrmsz, calptn=0, msg が使用できない値)
E_OBJ	オブジェクトの状態が不正 (rdvno が不正, 回送後の maxrmsz > 回送前の maxrmsz)
E_DISWA	待ち禁止による待ち解除
E_DACV	アクセス保護違反

解説

一旦受け付けたランデブを他のランデブポートに回送する。
他の AMP TKSE のグローバル属性のランデブポートを指定することができる。

ランデブの返答

tkse_rpl_rdv

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_rpl_rdv( RNO rdvno, VP msg, INT rmsgsz );
```

パラメータ

INT	rdvno	ランデブ番号
VP	msg	返答メッセージの先頭アドレス
INT	rmsgsz	返答メッセージのサイズ (バイト数)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータエラー (rmsgsz < 0, rmsgsz > maxrmsz, msg が使用できない値)
E_OBJ	オブジェクトの状態が不正 (rdvno が不正)

解説

ランデブ相手のタスクに返答を返し、ランデブを終了する。

ランデブポートの状態参照

tkse_ref_por

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ref_por( ID porid, T_RPOR *pk_rpor );
```

パラメータ

ID	porid	ランデブポート ID
T_RPOR	*pk_rpor	ランデブポート状態情報

```
typedef struct t_rpor {
    VP    exinf;          /* 拡張情報 */
    ID    wtsk;          /* 呼出待ちタスクの ID */
    ID    atsk;          /* 受付待ちタスクの ID */
    INT   maxcmsz;       /* 呼出メッセージの最大長(バイト) */
    INT   maxrmsz;       /* 返答メッセージの最大長(バイト) */
} T_RPOR;
```

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	不正 ID 番号 (porid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (porid のランデブポートが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (リターンパラメータ用のパケットアドレスが使用できない値)
E_DACV	アクセス保護違反

解説

porid で指定したランデブポートの状態を参照し、pk_rpor で指定したアドレスにその内容を返す。
ただし exinf は生成時の指定に関わらず常に NULL となる。
他の AMP TKSE のグローバル属性のランデブポートを指定することができる。

4.6 オブジェクト管理

4.6.1 概要

AMP TKSE のオブジェクト管理機能は、カーネル・ドメイン ID の参照、および ID 番号の検索機能を提供する。カーネル・ドメイン ID はカーネルを識別するための ID 番号であり、また AMP TKSE の識別にも使用される。カーネル・ドメイン ID はカーネルにより自動的に割り当てられる。プロセッサ番号を指定することにより、そのプロセッサに割り当てられたカーネルのカーネル・ドメイン ID を取得する事ができる。

ID 番号の検索機能は、プロセスおよび同期・通信オブジェクトのオブジェクト名称から ID 番号を検索する。検索可能なオブジェクトは、自身から操作可能なオブジェクトのみである。つまり、以下のオブジェクトが検索可能である。

- グローバル属性の全てのオブジェクト
- カーネル・ローカル属性のオブジェクトの場合、自身と同一の AMP TKSE のオブジェクト
- プロセス・ローカル属性のオブジェクトの場合、自身と同一のプロセスのオブジェクト

ID 番号の検索は、オブジェクト名称と検索対象を指定する。

グローバル属性またはカーネル・ローカル属性のオブジェクトを検索する場合は、検索対象にはそのオブジェクトが属する AMP TKSE のカーネル・ドメイン ID を指定する。プロセス・ローカル属性のオブジェクトを検索する場合は、自身のプロセスのみが指定可能である。

プロセスは、その生成時にアクセス属性が指定できないが、オブジェクト管理機能ではグローバル属性として扱う。

4.6.2 システムコール

カーネル・ドメイン ID の取得

tkse_get_kdm

C 言語インタフェース

```
ID domid = tkse_get_kdm( ID prcid );
```

パラメータ

ID	prcid	プロセッサ ID 番号
----	-------	-------------

リターンパラメータ

ID	domid > 0	カーネル・ドメイン ID (正常終了)
	< 0	エラーコード

エラーコード

E_ID	不正 ID 番号 (prcid が不正あるいは利用できない)
------	--------------------------------

解説

prcid で示されたプロセッサで動作する AMP T-Kernel のカーネル・ドメインの ID 番号を取得する。

prcid = PRC_SELF = 0 の場合は、自カーネル・ドメイン ID が返される。

カーネル・ドメイン ID は、AMP T-Kernel の識別および、その AMP T-Kernel 上で動作している AMP TKSE の識別にも使用できる。

オブジェクト ID の検索

tkse_fnd_prc, tkse_fnd_sem, tkse_fnd_flg, tkse_fnd_mbx,
tkse_fnd_mbf, tkse_fnd_mtx, tkse_fnd_por

G 言語インタフェース

```
ID prcid = tkse_fnd_prc ( ID domid, UB *oname ) ; /* プロセス */
ID semid = tkse_fnd_sem ( ID domid, UB *oname ) ; /* セマフォ */
ID flgid = tkse_fnd_flg ( ID domid, UB *oname ) ; /* イベントフラグ */
ID mbxid = tkse_fnd_mbx ( ID domid, UB *oname ) ; /* メールボックス */
ID mbfid = tkse_fnd_mbf ( ID domid, UB *oname ) ; /* メッセージバッファ */
ID mtxid = tkse_fnd_mtx ( ID domid, UB *oname ) ; /* ミューテックス */
ID porid = tkse_fnd_por ( ID domid, UB *oname ) ; /* ランデブポート */
```

パラメータ

ID	domid	カーネル・ドメイン ID
UB*	oname	オブジェクト名称

リターンパラメータ

ID	~id > 0	取得されたオブジェクト ID (正常終了)
	< 0	エラーコード

エラーコード

E_ID	不正 ID 番号 (domid が不正あるいは利用できない)
E_NOEXS	オブジェクトが存在していない (oname のオブジェクトが存在しない)
E_PAR	パラメータエラー (oname が不正あるいは利用できない)

解説

domid で示されたカーネルまたはプロセスに所属しているオブジェクトをオブジェクト名称で検索し、オブジェクト ID を取得する。oname には、検索するオブジェクトのオブジェクト名称を指定する。

他の AMP TKSE のオブジェクトを検索する場合は、domid にその AMP TKSE のカーネル・ドメイン ID を指定する。指定された AMP TKSE のグローバル属性のオブジェクトが検索の対象となる。

domid=TAR_SELF (=0) が指定された場合は、自 AMP TKSE 内のグローバル属性およびカーネル・ローカル属性のオブジェクトが検索の対象となる。

domid=TAR_PRIV (=−1) が指定された場合は、自プロセスのプロセス・ローカル属性のオブジェクトが対象となる。

自 AMP TKSE のドメイン ID を指定した場合は、TAR_SELF を指定した場合と同等となる。

domid と oname で指定したオブジェクトが見つかった場合はそのオブジェクトの ID が返される。該当するオブジェクトが存在しない場合は、E_NOEXS が返される。

4.7 標準入出力

4.7.1 概要

AMP TKSE の標準入出力機能(AMP TKSE Input Output)は、主としてファイル操作に関連する入出力機能を提供する。AMP TKSE の標準入出力機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

標準入出力機能は標準ファイル管理機能とは異なり、さまざまな仕様のファイルシステムを統一的に扱うために、以下のシステムコールを用いてファイル操作を行う。

ER tkse_attach(const TC *devnm, const char *connm, int mode)	ファイルシステムの接続
ER tkse_detach(const TC *devnm, int eject)	ファイルシステムの切断
ER tkse_open(const char *path, int oflag, mode_t mode)	ファイルシステムのオープン
ER tkse_close(int fildes)	ファイルシステムのクローズ
ER tkse_lseek(int fildes, off_t offset, int whence)	ファイル/ディレクトリの現在位置の移動
ER tkse_read(int fildes, void *buf, size_t nbyte)	ファイルの読み込み
ER tkse_write(int fildes, const void *buf, size_t nbyte)	ファイルの書き込み
ER tkse_getdents(int fildes, struct dirent *buf, size_t nbyte)	ディレクトリエントリの取り出し
ER tkse_stat(const char *path, struct stat *sb)	ファイル情報の取得 1
ER tkse_lstat(const char *path, struct stat *sb)	ファイル情報の取得 2
ER tkse_fstat(int fildes, struct stat *sb)	ファイル情報の取得 3
ER tkse_rename(const char *from, const char *to)	ファイル名の変更
ER tkse_unlink(const char *path)	ディレクトリエントリの削除
ER tkse_mkdir(const char *path, mode_t mode)	ディレクトリの作成
ER tkse_rmdir(const char *path)	ディレクトリの削除
ER tkse_dup(int oldd)	ファイルディスクリプタの複製 1
ER tkse_dup2(int oldd, int newd)	ファイルディスクリプタの複製 2
ER tkse_fsync(int fildes)	ファイルのディスクキャッシュ内容とディスクの同期
ER tkse_chdir(const char *path)	カレントディレクトリの変更 1
ER tkse_fchdir(int fildes)	カレントディレクトリの変更 2
ER tkse_chmod(const char *path, mode_t mode)	ファイルモードの変更 1
ER tkse_fchmod(int fildes, mode_t mode)	ファイルモードの変更 2
ER tkse_creat(const char *path, mode_t mode)	ファイルの作成
ER tkse_utimes(const char *path, const struct timeval times[2])	アクセス時間、修正時間の変更
ER tkse_umask(mode_t cmask)	ファイル作成マスクの設定
ER tkse_truncate(const char *path, off_t length)	ファイルサイズを指定長に設定 1
ER tkse_ftruncate(int fildes, off_t length)	ファイルサイズを指定長に設定 2
ER tkse_sync(void)	ディスクキャッシュの内容とディスクの同期
ER tkse_getfsstat(struct statfs *buf, W bufsize, int flags)	ファイルシステムのリストの取得
ER tkse_getlink(const char *path, char *buf)	標準ファイルの LINK の取得

4.7.2 対応ファイルシステム

標準入出力で扱うことができるファイルシステムは、以下の4種類である。

(1) T-Kernel 標準ファイルシステム

T-Kernel 標準ファイルシステムはファイルとディレクトリの区別が存在しない。このため標準入出力上では次の条件により、標準ファイルシステム上のファイルをディレクトリ／ファイルとして識別する。

- ・ディレクトリ

- リンクレコードを含むファイル

- ファイルタイプ(ファイルのアプリケーションタイプ)が6のファイル

- ・ファイル

- ディレクトリ以外のファイル

※ファイルの操作対象は、レコードタイプ 31 のレコードの内の先頭のレコード1つのみとなる。操作対象レコードは、tkse_open または、ファイル作成後初めての tkse_write の時点で確定し、tkse_close するまで変わることはない。

(2) FAT ファイルシステム

FAT12, FAT16, FAT32 のファイルシステムに対応する。また、VFAT のロングファイル名も使用可能である。

フロッピーディスクなどの区画情報を持たないディスク、およびハードディスクなどの区画情報を持つディスクの両方にアクセス可能である。ただし、区画情報は基本区画のみサポートとする。

(3) CD-ROM ファイルシステム

ISO 9660 Level 1 のファイルシステムに対応する。ただし読み込みのみで書き込みはできない。

(4) 共有ファイルシステム

ファイルシステム共有管理により共有されているファイルシステムである。詳細は「4.9 ファイルシステム共有管理」を参照のこと。

4.7.3 ファイル操作

(1) ファイルシステム接続／切断

標準入出力でデバイス上のファイルシステムにアクセスために、まずファイルシステムの接続(tkse_attach)を行う。このとき指定するファイルシステムの名称を接続名と呼ぶ。

接続を解除する場合は、ファイルシステムの切断(tkse_detach)を行う。

(2) ファイルのオープン／クローズ

ファイルシステム接続後、ファイルのオープン(tkse_open)によりファイルの書き込み・読み込みが可能となる。ファイルのオープンが成功すると、オープン操作に対応するファイルディスクリプタが新規に割り当てられる。ファイルディスクリプタは0以上の整数値を持つ識別子であり、この識別子を用いてファイル操作を行う。

ファイルのクローズ(tkse_close)により、ファイルディスクリプタは無効となる。

ファイルディスクリプタは該当ファイルをオープンしたプロセス内でのみ有効である。他プロセスがオープンしたファイルディスクリプタを用いてファイル操作を行うことはできない。

プロセスの終了により、そのプロセスがオープンしていたファイルはすべてクローズされる。

ディレクトリもファイルと同様、オープン／クローズでファイルディスクリプタを得ることができる。

4.7.4 ファイルディスクリプタの初期状態

プロセスを起動すると、以下のファイルディスクリプタをオープンした状態となる。

STDIN_FILENO	0	標準入力
STDOUT_FILENO	1	標準出力
STDERR_FILENO	2	標準エラー出力

これらのファイルディスクリプタは、起動したプロセスに割り当てられるコンソール I/O となる。通常のファイルディスクリプタと異なりクローズすることはできない。

4.7.5 ディスクキャッシュ

ファイルの書き込み・読み込みを効率的に行うため、ディスクキャッシュを使用する。ファイルのクローズ、またはディスクキャッシュの同期(tkse_sync, tkse_fsync)を行うことで、ディスクキャッシュのデータをデバイス上のファイルに反映させることができる。

4.7.6 ファイル名

ファイル名の文字コードは日本語 EUC (ASCII コードを含む) を使用する。日本語 EUC で表すことのできない文字をファイル名に指定することはできない。ファイルシステム上に日本語 EUC で表すことのできない名称を持つファイルが存在した場合、その名称を取得した結果は未定義である。

ファイル名の最大長はファイルシステムにより異なる。いずれのファイルシステムにおいても、その最大長を越えた部分の名称は無視される。

- ・ ファイルを参照する場合
最大長を越えた分を無視してファイル名の一致を検索する。
- ・ ファイルを生成する場合
最大長を越えた分を切り捨てたファイル名で生成する。
- ・ ファイル名の取得
最大長を越えた分を切り捨てたファイル名を得る。

※T-Kernel 標準ファイルシステムを使用する場合にのみ、以下の独自仕様を適用する。

(1) 文字コード変換

T-Kernel 標準ファイルシステムはファイル名として TRON コードを使用するため、標準入出力の内部で日本語 EUC と TRON コードの変換を行う。

日本語 EUC から TRON コードに変換する場合、文字列に半角文字が含まれる場合は、対応する全角文字 (JIS 第 1 水準) に変換される。

TRON コードから日本語 EUC に変換する場合、文字列に半角文字で表記可能な TRON コード文字が含まれる場合は、対応する半角文字に変換される。ただし、“/” および “:” の 2 つの文字はパス名および出現順の区切りとして用いるため、半角に変換されない。

例えば「例題 1」というファイルの場合、ファイル名を取得すると“1”が半角文字“1”に変換されて“例題 1”という文字列を得る。また、このファイルを指定する場合、“例題 1”あるいは“例題 1”のどちらのファイル名を使用しても「例題 1」を指定することができる。

「原稿用紙／1 版」というファイルの場合、“/”はパス名の区切りであるため変換対象とはならない。このファイルのファイル名を取得すると“原稿用紙／1 版”となる。

(2) ファイル名最大長の拡張

T-Kernel 標準ファイルシステムのファイル名は最大 20 文字であるが、ファイル名のエンコードの方式を特殊

なものとすることで、ASCII 文字のみで構成されるファイル名を最大 34 文字に拡張することができる。

ファイル名が 20 文字を越え、かつそのファイル名がすべて ASCII 文字(ただし、0x20~0x7e の範囲の文字のみ)の場合に以下の特殊エンコード方式を適用する。それ以外の場合は、単純に日本語 EUC から TRON コードへ変換してファイル名とする。

- ・特殊エンコード方式

T-Kernel 標準ファイルシステムにおけるファイル名は 1 文字が 2 バイト (TC 型 = TRON コード) で構成される。この 2 バイト/文字で構成されるファイル名の先頭 3 文字を特殊エンコード方式の開始マークとし、残りの 17 文字分 34 バイトを 1 バイト/文字のファイル名として構成する。

- ・特殊エンコード方式の開始マーク

TK_U(0x2355), TK_X(0x2358), 0xA121

- ・ファイル名のエンコード

ASCII コード (0x20~0x7e) を 0x80~0xde に変換し 2 文字ずつパックして、TC 型 (2 バイト/文字の形式) に変換する。

$$((c1 + 0x60) \ll 8) | (c2 + 0x60) \rightarrow \text{TC 型}$$

c1: 奇数文字目

c2: 偶数文字目

ファイル名の文字数が奇数の場合、最後の 1 文字はパックせずに通常の TRON コード (TC 型) とする。

※0xA121 は JIS X 0212 (補助漢字) の 1 区 1 点に相当する。JIS では未定義の文字である。

※パック後は TRON コードの D ゾーン内の未定義文字と KSC5601 (韓国) に相当する文字になる。

4.7.7 パス名

パス名はファイルの場所を示す文字列である。パス名の文字列は、ルートディレクトリを起点として、該当するファイルに到達するまでのディレクトリツリーの経路を順番に並べたものである。

/接続名/ディレクトリ名/ファイル名

(例) "/SYS/DIR/FILE.EXT"

文字コードは日本語 EUC を使用する。区切りコード "/"、"." は、半角文字 (ASCII) とする。

T-Kernel 標準ファイルシステムでは ":" のような出現順の指定も可能である。

(例) "/SYS/DIR:1/FILE.EXT:2"

":" および数字は半角文字 (ASCII) とする。

※ パス名中に出現した ":" 以降のすべての文字が数字の時、その数字が示す数値が出現順とみなされる。また、出現順は既に存在するファイルを検索する場合にのみ適用され、新規ファイル作成時は出現順は無視される。

例えば、NEW_FILE:3 というファイル名を指定した場合、検索時は出現順 3 の NEW_FILE が対象となり、新規ファイル作成時は NEW_FILE というファイル名のファイルが作成される。

※ パス名指定時はカレントディレクトリの機能をサポートしない。常にフルパス名で指定する必要がある。

4.7.8 ルートディレクトリ

ルートディレクトリは、他のすべてのディレクトリの上に位置する仮想的なディレクトリである。ルートディレクトリの実体は、ファイルシステム上には存在しない。

ルートディレクトリの直下には、現在接続されている全ファイルシステムが仮想的なサブディレクトリとして存在する。各サブディレクトリの名称はファイルシステムの接続名となる。ファイルシステムを接続するとルートディレクトリの下に新たな仮想サブディレクトリが作成され、この仮想サブディレクトリの下に実際のファイルやディレクトリが配置される。

ルートディレクトリは読み込み専用のディレクトリであり、通常のファイルやディレクトリをルートディレクトリの直下に作成することはできない。また、ファイル名変更のシステムコールを使用して、ルートディレクトリ直下の仮想サブディレクトリの名称 (接続名) を変更することはできない。

ルートディレクトリは、ディレクトリのオープンとクローズ、ディレクトリエントリの取り出し、ディレクトリ情報の取得を行うことができる。また、カレントディレクトリをルートディレクトリに移動することも可能である。その他のシステムコールでルートディレクトリを指定した場合はエラーとなる。

4.7.9 カレントディレクトリ

プロセスはそれぞれ個別にカレントディレクトリ情報を保持する。カレントディレクトリは相対パス名によるファイル／ディレクトリアクセスを実現するために用いられる。

プロセスのカレントディレクトリ情報は子プロセスに引き継がれる。また、初期プロセスのカレントディレクトリは、初期状態でルートディレクトリ “/” となる。

いずれかのプロセスがカレントディレクトリに設定しているディレクトリは削除することはできない。ただしディレクトリ名の変更は可能である。

4.7.10 自ディレクトリ “.” と親ディレクトリ “..”

パス名として自ディレクトリ “.” と親ディレクトリ “..” を使用することができる。

自ディレクトリはカレントディレクトリを示し、親ディレクトリはカレントディレクトリのひとつ上のディレクトリを示す。ただし例外として、ルートディレクトリの親ディレクトリはルートディレクトリ自身を示す。

4.7.11 エラーコード

標準入出力ライブラリを使用した場合、エラー発生時に以下のエラーコードを変数 `errno` に設定する。

```
#include <errno.h>
```

EFAULT	不正アドレス
EINVAL	不正パラメータ
ENOMEM	メモリ不足
EEXIST	すでに存在している
EMFILE	オープン可能なファイル数を越えた
ESRCH	プロセスがない
EINTR	システムコールが割り込まれた
EBADF	不正ファイルディスクリプタ
EACCES	アクセス権がない
EPERM	許されない操作
EROFS	書き込み不可のファイルシステム
EXDEV	同一ファイルシステムでない
ENOENT	ファイルまたはディレクトリがない
ENOSPC	ディスクが容量不足
ENODEV	デバイスに対する許されない操作
EIO	入出力エラー
EDEADLK	ロック異常
EBUSY	ビジー状態
< 0	その他のエラー

4.7.12 システムコール

ファイルシステムの接続

tkse_attach

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_attach( const TC *devnm, const char *connm, int mode );
```

パラメータ

const TC	*devnm	デバイス名
const char	*connm	接続名
int	mode	接続モード (SF_STDFS SF_FATFS SF_CDROM) [SF_RDONLY]
	SF_RDONLY	0x0001 読み込みのみ
	SF_STDFS	0x0000 T-Kernel 標準ファイルシステム
	SF_FATFS	0x0100 FAT ファイルシステム
	SF_CDROM	0x0200 CD-ROM ファイルシステム

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

デバイス名 devnm のデバイスのファイルシステムを、接続名 connm、接続モード mode で接続する。

接続名は、最大 16 バイト(文字列終端の '¥0' を除く)。ただし、T-Kernel 標準ファイルシステムの場合は、最大 8 文字(1 バイト文字のみであれば最大 8 バイト、2 バイト文字のみであれば最大 16 バイト)となる。

接続モード mode は、接続するファイルシステムの種類を指定する。

SF_STDFS/SF_FATFS/SF_CDROM を指定することにより、T-Kernel 標準ファイルシステム/FAT ファイルシステム/CD-ROM ファイルシステムをそれぞれ接続する。

ファイルシステムの種類に加えて mode に SF_RDONLY を指定した場合は、ファイルシステムを読み込み専用として接続する。

ファイルシステムの切断

tkse_detach

C 言語インタフェース

```
ER tkse_detach( const TC *devnm, int eject );
```

パラメータ

const TC	*devnm	デバイス名
int	eject	イジェクト指定
		=0 イジェクトしない
		≠0 イジェクトする(イジェクト不可能なデバイスの時は無視)

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

デバイス名 devnm のデバイスのファイルシステムを切断する。
 ファイルシステム上のファイルをオープンしている場合は切断できない。
 ディスクキャッシュ上にデータが存在する場合はすべて同期される。

ファイル／ディレクトリのオープン

tkse_open

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_open( const char *path, int oflag, mode_t mode );
```

パラメータ

const char	*path	オープンするファイルパス
int	oflag	ファイルまたはディレクトリのオープンモード
mode_t	mode	O_CREAT 指定時モード

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (ファイルディスクリプタ)
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path のファイルまたはディレクトリをオープンモード oflag でオープンする。
 リターンパラメータにファイルディスクリプタ (≥ 0) を返す。
 ファイルディスクリプタは使用されていない番号の内、最小のものとなる。

```
oflag := (O_RDONLY || O_WRONLY || O_RDWR) | [O_CREAT | O_EXCL] | [O_TRUNC] | [O_APPEND]
```

oflag は以下の値のいずれかを指定する。

O_RDONLY	0x0000	読み込みのみ
O_WRONLY	0x0001	書き込みのみ
O_RDWR	0x0002	読み込み書き込み

また oflag は、オプションとして以下の値の論理和を追加で指定できる。

O_CREAT	0x0200	ファイルがなければファイル生成
O_TRUNC	0x0400	ファイル内容削除
O_EXCL	0x0800	ファイルがあればエラー
O_APPEND	0x0008	常に末尾に追加

- O_CREAT** ファイルがなければファイルを生成する。ファイルがすでにある場合にはこのフラグは何の効果もない。
mode で指定されたモードでファイルを生成する。
- O_EXCL** O_CREAT と合わせて指定する。ファイルがすでにある場合は、エラーとする。O_CREAT が指定されていない場合は無視する。
- O_TRUNC** ファイルの内容を破棄し、ファイルサイズを0にする。
ディレクトリに対して指定した場合は無視される。
読み込み専用オープン（O_RDONLY 指定）の時は無視される。
- O_APPEND** ファイルへの書き込み時に、常にファイルの末尾に追加する。
このとき、現在位置を末尾に移動する。
tkse_write の直前に tkse_lseek でファイルの末尾に移動するのと同じである。

mode は O_CREAT を指定した場合にのみ指定する必要がある。

mode は以下の値の論理和とする。

S_IRWXU 00700	所有者の RWX マスク
S_IRUSR 00400	所有者の R 読み込み許可
S_IWUSR 00200	所有者の W 書き込み許可
S_IXUSR 00100	所有者の X 実行許可
S_IRWXG 00070	グループの RWX マスク
S_IRGRP 00040	グループの R 読み込み許可
S_IWGRP 00020	グループの W 書き込み許可
S_IXGRP 00010	グループの X 実行許可
S_IRWXO 00007	その他の RWX マスク
S_IROTH 00004	その他の R 読み込み許可
S_IWOTH 00002	その他の W 書き込み許可
S_IXOTH 00001	その他の X 実行許可
S_ISUID 04000	実行時ユーザ ID 設定
S_ISGID 02000	実行時グループ ID 設定
S_ISVTX 01000	スティッキービット

これらの mode 指定は、対象となるファイルシステムによってその有効範囲が異なる。対象ファイルシステムにおいて無効な指定は無視される。

なお、現在は umask の機能が実装されていないため、umask によるマスクは行われない。

・T-Kernel 標準ファイルシステム

tkse_open() 時に決定したファイルタイプは tkse_close() されるまで変わることはない。例えば、tkse_open() にリンクレコードを含むファイルをディレクトリとしてオープンした場合、tkse_close() される

までに他プロセスがリンクレコードをすべて削除したとしてもファイルタイプはディレクトリとして保たれる。

所有者・グループ・その他のすべての書き込みが不許可だった場合に、ファイルアクセス属性を書き込み不可に設定する。それ以外の場合は書き込み許可となる。

ファイルのアクセスモードは、常にデフォルトのアクセスモードが設定される。

・ FAT ファイルシステム

所有者・グループ・その他のすべての書き込みが不許可だった場合に、リードオンリー属性となる。

それ以外の場合は書き込み許可となる。

ファイル／ディレクトリのクローズ

tkse_close

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_close( int fildes );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
-----	--------	-------------

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ `fildes` で示される、オープン中のファイル／ディレクトリをクローズする。

書き込みオープンしたファイルをクローズする場合、同じファイルを他で同時に書き込みオープンしていなければ、ファイルのディスクキャッシュ同期処理（変更内容をディスクキャッシュからディスクに書き戻す処理）を行う。

ファイル／ディレクトリの現在位置の移動

tkse_lseek

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_lseek( int fildes, off_t offset, int whence );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
off_t	offset	指定位置からのオフセット
int	whence	起点指定 (SEEK_SET SEEK_CUR SEEK_END)
	SEEK_SET 0	offset の位置に移動
	SEEK_CUR 1	現在位置 + offset に移動
	SEEK_END 2	終端 + offset に移動

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了（移動後の現在位置）
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ fildes で示されるファイル／ディレクトリの現在位置（バイト単位の位置）を移動する。

fildes がディレクトリの場合、現在位置を先頭に戻す（0 にセットする）目的以外で tkse_lseek を使用するべきではない。

ファイルの読み込み

tkse_read

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_read( int fildes, void *buf, size_t nbyte );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
void	*buf	リードバッファ
size_t	nbyte	リードサイズ(バイト単位)

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (読み込みに成功したバイト数)
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ fildes で示されるファイルの現在位置から、nbyte バイトを buf に読み込む。また、読み込んだバイト数分、ファイルの現在位置を進める。

リターンパラメータとして読み込みに成功したバイト数を返す。ファイルの現在位置がファイル終端であった場合は 0 を返す。読み込み途中でエラーが発生した場合はエラーコードを返す。この場合、ファイルの現在位置は変更されない。

ファイルの書き込み

tkse_write

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_write( int fildes, const void *buf, size_t nbyte );
```

パラメータ

const int	fildes	ファイルディスクリプタ
void	*buf	ライトバッファ
size_t	nbyte	ライトサイズ (バイト数)

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (書き込みに成功したバイト数)
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ `fildes` で示されるファイルの現在位置に、`buf` の内容を `nbyte` 書き込む。また、書き込んだバイト数分、ファイルの現在位置を進める。

リターンパラメータとして書き込みに成功したバイト数を返す。書き込み途中でエラーが発生した場合はエラーコードを返す。この場合、どこまでデータが書き込まれたかは不確定である。また、ファイルの現在位置は変更されない。

ファイルの現在位置が実際のファイルサイズを超えている場合は、以下の動作となる。

- ・T-Kernel 標準ファイルシステム

エラーとなる。

- ・FAT ファイルシステム

ファイルの終端から現在位置まで、ゼロのデータが書き込まれる。

リターンパラメータのバイト数にこの領域は含まれない。

ディレクトリエントリの取り出し

tkse_getdents

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_getdents( int fildes, struct dirent *buf, size_t nbyte );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
struct dirent	*buf	ディレクトリエントリの読み込みバッファ
size_t	nbyte	読み込みサイズ (バイト)

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (読み込みに成功したバイト数)
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ `fildes` のディレクトリの現在位置からディレクトリエントリ(レコード)を読み込み、`struct dirent` の形式で `buf` に書き込む。

`nbyte` は `buf` で指定した領域のサイズをバイト数で指定する。指定したサイズに格納できる数だけ、連続してディレクトリエントリを読み込む。読み込み成功後、ディレクトリの現在位置を、最後に読み込んだディレクトリエントリの次のディレクトリエントリを指すように移動する。

```
struct dirent {
    unsigned int    d_fileno;    /* ファイル番号 */
    unsigned short d_reclen;    /* レコード長(バイト数) */
    unsigned char  d_type;      /* ファイルタイプ */
    unsigned char  d_namlen;    /* d_name の文字列長 */
    char           d_name[255+1]; /* ファイル名 */
};
```

ファイルタイプ:

DT_UNKNOWN	0	不明
DT_FIFO	1	名前付きパイプ(FIFO)
DT_CHR	2	キャラクタ型特殊ファイル
DT_DIR	4	ディレクトリ
DT_BLK	6	ブロック型特殊ファイル

DT_REG	8	普通のファイル
DT_LNK	10	シンボリックリンク
DT SOCK	12	ソケット

struct dirent は可変長データで、d_reclen によってそのサイズを知ることができる。複数のディレクトリエントリを読み込んだ場合、buf 上に読み込まれた現在のディレクトリエントリの先頭アドレスを d_reclen だけ進めることによって、次のディレクトリエントリの格納位置を知ることができる。

リターンパラメータとして読み込みに成功したバイト数を返す。現在位置がディレクトリエントリの終端であった場合は 0 を返す。読み込み途中でエラーが発生した場合はエラーコードを返す。この場合、現在位置は変更されない。

- ・ T-Kernel 標準ファイルシステム

d_name は出現順を含むファイル名が格納される。また、ディレクトリエントリの読み込みを複数回に分けて行う場合、読み込み中に他プロセスがファイル操作を行うことで、ファイルの出現順が正しい値でなくなる可能性がある。

ファイル情報の取得

tkse_stat

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_stat( const char *path, struct stat *sb );
```

パラメータ

const char	*path	ファイルパス名
struct stat	*sb	ファイル情報取得バッファ

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path のファイルの情報を取得し sb に格納する。

```
struct stat {
    dev_t      st_dev;      /* デバイス ID */
    ino_t      st_ino;     /* ファイル通し番号 */
    mode_t     st_mode;    /* ファイルモード */
    nlink_t    st_nlink;   /* リンクの数 */
    uid_t      st_uid;     /* 所有者 ID */
    gid_t      st_gid;     /* グループ ID */
    dev_t      st_rdev;    /* デバイスタイプ */
    struct timespec st_atimespec; /* 最新アクセス時刻 */
    struct timespec st_mtimespec; /* 最新更新時刻 */
    struct timespec st_ctimespec; /* 最新ファイル状態更新時刻 */
    off_t      st_size;    /* ファイルの大きさ(バイト数) */
    int64_t    st_blocks;  /* ファイルの割り当てブロック数 */
    u_int32_t  st_blksize; /* ブロックサイズ(バイト数) */
    u_int32_t  st_flags;   /* ユーザ定義フラグ */
    u_int32_t  st_gen;     /* ファイル生成番号 */
    int32_t    st_lspare;  /* (予約) */
    int64_t    st_qspare[2]; /* (予約) */
};
```

```

#define st_atime      st_atimespec.tv_sec
#define st_mtime      st_mtimespec.tv_sec
#define st_ctime      st_ctimespec.tv_sec

#define S_BLKSIZE     512 /* st_blocks の単位となるブロックのサイズ(バイト数) */

```

ファイルモード `st_mode` は以下の値の論理和を返す。

```

#define S_IRWXU       0000700 /* 所有者の RWX マスク */
#define S_IRUSR       0000400 /* 所有者の R 読み込み許可 */
#define S_IWUSR       0000200 /* 所有者の W 書き込み許可 */
#define S_IXUSR       0000100 /* 所有者の X 実行許可 */
#define S_IRWXG       0000070 /* グループの RWX マスク */
#define S_IRGRP       0000040 /* グループの R 読み込み許可 */
#define S_IWGRP       0000020 /* グループの W 書き込み許可 */
#define S_IXGRP       0000010 /* グループの X 実行許可 */
#define S_IRWXO       0000007 /* その他の RWX マスク */
#define S_IROTH       0000004 /* その他の R 読み込み許可 */
#define S_IWOTH       0000002 /* その他の W 書き込み許可 */
#define S_IXOTH       0000001 /* その他の X 実行許可 */
#define S_ISUID       0004000 /* 実行時ユーザ ID 設定 */
#define S_ISGID       0002000 /* 実行時グループ ID 設定 */
#define S_ISVTX       0001000 /* スティッキービット */
#define S_IFMT        0170000 /* ファイルタイプのマスク */
#define S_IFIFO       0010000 /* 名前付きパイプ(FIFO) */
#define S_IFCHR       0020000 /* キャラクタ型特殊ファイル */
#define S_IFDIR       0040000 /* ディレクトリ */
#define S_IFBLK       0060000 /* ブロック型特殊ファイル */
#define S_IFREG       0100000 /* 通常ファイル */
#define S_IFLNK       0120000 /* シンボリックリンク */
#define S_IFSOCK      0140000 /* ソケット */

```

ユーザ定義フラグ `st_flags` は以下の値の論理和を返す。

```

#define SF_ARCHIVED  0x00010000 /* アーカイブファイル */
#define SF_SYSTEM    0x40000000 /* システムファイル */
#define SF_HIDDEN    0x80000000 /* 隠しファイル */

```

```

struct timespec {
    time_t tv_sec;    /* 秒 */
    long   tv_nsec;  /* ナノ秒 */
};

```

time_t は 1985 年 1 月 1 日 00:00:00 GMT を基準日時とした秒数となる (TRON 仕様に基づいている)。

ファイルに記録されている時刻が基準日時より過去の時刻の場合は 0 (tv_sec=0, tv_nsec=0) を返す。また、ファイルに記録されている時刻が time_t で表せる範囲を越えた未来の時刻の場合は 0x7fffffff (tv_sec=0x7fffffff, tv_nsec=0) を返す。

ファイルに記録される時刻の更新は、そのファイルシステムによって規定されたタイミングで行われる。

以下の各要素については、対象とするファイルシステムによって取得できる情報が異なる。

- ・ T-Kernel 標準ファイルシステム

st_dev デバイス ID

デバイス ID はデバイス登録時に動的に割り当てられるものであるため、固定的な値ではない。

st_ino ファイル ID

st_mode S_IRUSR S_IRGRP S_IROTH は、常に設定される。

S_IXUSR S_IXGRP S_IXOTH は、常に設定される。

S_IWUSR S_IWGRP S_IWOTH は、書き込み不可属性が設定されていない場合のみ設定される。

所有者、グループ、その他で独立した属性は設定されない。常に同じになる。

ファイルタイプは、S_IFDIR S_IFREG のいずれかが設定される。

tkse_fstat では、オープン時のファイルタイプが設定され、それ以外は現在のファイルタイプ、またはリンクレコードの有無で決定される。

その他の属性は設定されることはない。

st_nlink	ファイル参照数
st_uid	(常に 0)
st_gid	(常に 0)
st_rdev	(常に 0)
st_atimespec	最新アクセス時刻
st_mtimespec	最新更新時刻
st_ctimespec	ファイル生成時刻
st_size	対象レコードサイズ

アクセスの対象となるレコードのみのサイズとなるため、複数のデータレコードが含まれる場合、ファイルサイズより小さくなる。

対象ファイルのファイルタイプがディレクトリの場合はリンクレコード数が設定される。

st_blocks	総使用ブロック数 全レコードおよび管理情報を含んだ使用ブロック数となる。
st_blksize	論理ブロックサイズ
st_flags	隠蔽仮身の場合に SF_HIDDEN が設定される。
st_gen	(常に 0)

・FAT ファイルシステム

st_dev デバイス ID

デバイス ID はデバイス登録時に動的に割り当てられるものであるため、固定的な値ではない。

st_ino	ディレクトリエントリのディスク上の位置を元にした値 必ずしも固定的な値ではない。
st_mode	S_IRUSR S_IRGRP S_IROTH は、常に設定される。 S_IXUSR S_IXGRP S_IXOTH は、常に設定される。 S_IWUSR S_IWGRP S_IWOTH は、書き込み不可属性が設定されていない場合のみ 設定される。 所有者、グループ、その他で独立した属性は設定されない。常に同じになる。 ファイルタイプは、S_IFDIR S_IFREG のいずれかが設定される。 その他の属性は設定されることはない。
st_nlink	(常に 1)
st_uid	(常に 0)
st_gid	(常に 0)
st_rdev	(常に 0)
st_atimespec	最新アクセス日(時刻は常に 00:00:00)
st_mtimespec	最新更新時刻
st_ctimespec	ファイル生成時刻 アクセス時刻と生成時刻は VFAT の場合のみとなる。VFAT でない場合は、す べて更新時刻が設定される。
st_size	ファイルサイズ
st_blocks	使用ブロック数
st_blksize	クラスタサイズ
st_flags	FAT のファイルタイプにしたがって、SF_ARCHIVED SF_SYSTEM SF_HIDDEN が設 定される。
st_gen	(常に 0)

・ CD-ROM ファイルシステム

st_dev	デバイス ID
--------	---------

デバイス ID はデバイス登録時に動的に割り当てられるものであるため、固定的な値ではない。

st_ino	ディレクトリレコードのディスク上の位置を元にした値
st_mode	S_IRUSR S_IRGRP S_IROTH は、常に設定される。 S_IXUSR S_IXGRP S_IXOTH は、常に設定される。 ファイルタイプは、S_IFDIR S_IFREG のいずれかが設定される。 その他の属性は設定されることはない。
st_nlink	(常に 1)
st_uid	(常に 0)
st_gid	(常に 0)
st_rdev	(常に 0)
st_atimespec	記録日時
st_mtimespec	記録日時
st_ctimespec	記録日時
st_size	ファイルサイズ
st_blocks	使用ブロック数
st_blksize	論理ブロックサイズ
st_flags	隠しファイルのとき SF_HIDDEN が設定される。
st_gen	(常に 1)

ファイル情報の取得

tkse_lstat

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_lstat( const char *path, struct stat *sb );
```

パラメータ

const char	*path	ファイルパス名
struct stat	*sb	ファイル情報取得バッファ

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path のファイルの情報を取得し sb に格納する。

標準入出力機能はシンボリックリンクをサポートしないため、tkse_lstat() は tkse_stat() と同じ動作となる。

ファイル情報の取得

tkse_fstat

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fstat( int fildes, struct stat *sb );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
struct stat	*sb	ファイル情報取得バッファ

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ `fildes` で示されるファイルの情報を取得し `sb` に格納する。
通常のファイルのみでなく、コンソール I/O（標準入出力）のディスクリプタも指定可能である。

・コンソール I/O（標準入出力）

<code>st_dev</code>	(常に 0)
<code>st_ino</code>	(常に 0)
<code>st_mode</code>	<code>S_IRUSR S_IWUSR S_IFCHR</code> が設定される。(固定値)
<code>st_nlink</code>	(常に 1)
<code>st_uid</code>	(常に 0)
<code>st_gid</code>	(常に 0)
<code>st_rdev</code>	(常に 0)
<code>st_atimespec</code>	(常に 0)
<code>st_mtimespec</code>	(常に 0)
<code>st_ctimespec</code>	(常に 0)
<code>st_size</code>	(常に 0)
<code>st_blocks</code>	(常に 0)
<code>st_blksize</code>	(常に 0)
<code>st_flags</code>	(常に 0)
<code>st_gen</code>	(常に 0)

ファイル名の変更

tkse_rename

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_rename( const char *from, const char *to );
```

パラメータ

const char	*from	変更前ファイル名
const char	*to	変更後ファイル名

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

ファイル名 from をファイル名 to に変更する。

to がすでに存在する場合は、to を削除する。このとき from と to は同じタイプ（両方ともファイル、または両方ともディレクトリ）でなければならない。

from と to が異なるディレクトリ上にあるときはディレクトリの移動となる。

from と to は同じファイルシステム上に存在しなければならない。異なるファイルシステム上に存在する場合はエラーとなる。

・T-Kernel 標準ファイルシステム

to が指すファイルに書き込み不可属性が設定されている場合はエラーとなる。

パス名 to が指すファイルは未オープン状態でなければならない。

ディレクトリの rename で、パス名 to が from を含んでいる場合や、to が from のサブディレクトリの場合でもリネームを行う。

※パス名 to が from を含んでいる場合、以後パス名によるファイルのアクセスが不可能になる場合がある。

・FAT ファイルシステム

to は未オープン状態でなければならない。

ディレクトリの rename の場合、パス名 to が from を含んでいる場合はエラーとなる。

ディレクトリエントリの削除

tkse_unlink

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_unlink( const char *path );
```

パラメータ

const char	*path	削除するディレクトリパス
------------	-------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path のファイルを削除する。
ディレクトリ、およびオープン中のファイルは削除できない。

・T-Kernel 標準ファイルシステム

ファイルタイプが 6 以外の場合、呼び出された時点のリンクレコードの有無でディレクトリかどうかを判別する。従って、ファイルタイプが 6 であるか、リンクレコードを含むファイルである場合はエラーとなる。

ディレクトリの作成

tkse_mkdir

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_mkdir( const char *path, mode_t mode );
```

パラメータ

const char	*path	作成するディレクトリ名
mode_t	mode	ディレクトリ作成モード ※ tkse_open() の mode と同じ

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path のディレクトリを作成する。

ディレクトリ名として "." と ".." は使用できない。使用した場合はエラーとなる。

ディレクトリの削除

tkse_rmdir

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_rmdir( const char *path );
```

パラメータ

const char	*path	削除するディレクトリ名
------------	-------	-------------

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path で指定されたディレクトリを削除する。

削除するディレクトリは空（"." および ".." を除く）でなければならない。

ディレクトリ "." と ".." は削除できない。またオープン状態のディレクトリは削除できない。

・T-Kernel 標準ファイルシステム

呼び出された時点のリンクレコードの有無でファイルタイプを判別する。

従って、リンクレコードを含まないファイルは、ファイルタイプに関わらず削除対象となる。

ファイルディスクリプタの複製

tkse_dup

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_dup( int oldd );
```

パラメータ

int	oldd	複製するファイルディスクリプタ
-----	------	-----------------

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了(複製したファイルディスクリプタ)
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ oldd を複製し、新しいファイルディスクリプタを返す。

ファイルディスクリプタは使用されていない番号の内、最小のものとなる。

複製したファイルディスクリプタは oldd と同じものとして扱われ、現在位置ポインタを共有する。

ファイルディスクリプタの複製

tkse_dup2

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_dup2( int oldd, int newd );
```

パラメータ

int	oldd	複製するファイルディスクリプタ
int	newd	新しいファイルディスクリプタ

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了(複製したファイルディスクリプタ)
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ oldd を、新しいファイルディスクリプタ newd として複製する。複製したファイルディスクリプタ newd は oldd と同じものとして扱われ、現在位置ポインタを共有する。newd がすでに使用されている場合は、そのファイルをクローズしてから複製を行う。

ファイルのディスクキャッシュ内容とディスクの同期

tkse_fsync

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fsync( int fildes );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
-----	--------	-------------

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ `fildes` に対する書き込み操作のうち、ディスクキャッシュからディスクに書き戻されていない（同期されていない）データを書き戻す。

ディスクへの書き込みが終了した後にリターンする。

カレントディレクトリの変更

tkse_chdir

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chdir( const B *path );
```

パラメータ

const B	*path	変更するディレクトリのパス
---------	-------	---------------

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0 正常終了
		< 0 エラーコード

解説

カレントディレクトリ（作業ディレクトリ）を、パス名 path が指すディレクトリに変更する。

カレントディレクトリの変更

tkse_fchdir

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fchdir( int fildes );
```

パラメータ

int	fildes	変更するディレクトリのファイルディスクリプタ
-----	--------	------------------------

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0 正常終了
		< 0 エラーコード

解説

カレントディレクトリ（作業ディレクトリ）を、ファイルディスクリプタ `fildes` としてオープンされているディレクトリに変更する。

ファイルモードの変更

tkse_chmod

C 言語インタフェース

```
#include <extension/seio.h>
```

```
ER tkse_chmod( const B *path, mode_t mode );
```

パラメータ

const B	*path	ファイルまたはディレクトリのパス
mode_t	mode	モード指定

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path で指定したファイルまたはディレクトリのモードを変更する。
mode は以下の値の論理和とする。

S_IRWXU	00700	所有者の RWX マスク
S_IRUSR	00400	所有者の R 読み込み許可
S_IWUSR	00200	所有者の W 書き込み許可
S_IXUSR	00100	所有者の X 実行許可
S_IRWXG	00070	グループの RWX マスク
S_IRGRP	00040	グループの R 読み込み許可
S_IWGRP	00020	グループの W 書き込み許可
S_IXGRP	00010	グループの X 実行許可
S_IRWXO	00007	その他の RWX マスク
S_IROTH	00004	その他の R 読み込み許可
S_IWOTH	00002	その他の W 書き込み許可
S_IXOTH	00001	その他の X 実行許可
S_ISUID	04000	実行時ユーザ ID 設定
S_ISGID	02000	実行時グループ ID 設定
S_ISVTX	01000	スティッキービット

mode 指定は、対象となるファイルシステムによってその有効範囲が異なる。対象ファイルシステムにおいて無効な指定は無視される。

すでにオープンされているファイルのファイルモードを変更した場合、その変更はクローズされるまで影響を与えない。

ファイルモードの変更

tkse_fchmod

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fchmod( int fildes, mode_t mode );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
mode_t	mode	モード指定

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ `fildes` としてオープンされているファイルまたはディレクトリのモードを変更する。`mode` 指定は、対象となるファイルシステムによってその有効範囲が異なる。対象ファイルシステムにおいて無効な指定は無視される。

すでにオープンされているファイルのファイルモードを変更した場合、その変更はクローズされるまで影響を与えない。

ファイルの作成

tkse_creat

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_creat( const B *path, mode_t mode );
```

パラメータ

const B	*path	パス名
mode_t	mode	モード指定

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (ファイルディスクリプタ)
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path のファイルを生成してオープンする。

戻値のファイルディスクリプタは使用されていない番号の内、最小のものとなる。

tkse_open() の oflag に (O_CREAT | O_WRONLY | O_TRUNC) を指定した場合と同等の処理を行う。

アクセス時間／修正時間の変更

tkse_utimes

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_utimes( const B *path, const struct timeval times[2] );
```

パラメータ

```
const B      *path      パス名
const struct timeval times[2]
                                アクセス時間・修正時間
```

リターンパラメータ

```
ER          ercd          = 0 正常終了
                                < 0 エラーコード
```

解説

パス名 path が示すファイルまたはディレクトリのアクセス時間、修正時間を変更する。
 アクセス時間を times[0].tv_sec に、また修正時間を times[1].tv_sec に設定する。
 times は 1985 年 1 月 1 日 00:00:00 GMT を基準日時とした秒数を設定する。これは TRON 仕様に基づく。
 times = NULL の場合は、アクセス時間と修正時間を現在時刻に設定する。

・標準 ファイルシステム

アクセス時間、修正時間に 0 を指定した場合は、その時間を変更しない。

```
struct timeval {
    long tv_sec;      /* 秒 */
    long tv_usec;    /* マイクロ秒 */
};
```

ファイル作成マスクの設定

tkse_umask

C 言語インタフェース

```
mode_t tkse_umask( mode_t cmask );
```

パラメータ

mode_t	cmask	ファイル生成マスク値
--------	-------	------------

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (設定前のマスク値)
		< 0	エラーコード

解説

自プロセスのファイル生成マスク値を cmask に設定する。

ファイル作成時に指定したモード値 mode に、マスク値 cmask で指定した値を取り除いたものが、ファイル生成時に適用されるモード値となる。

cmask は以下の値の論理和である。

S_IRWXU	00700	所有者の RWX マスク
S_IRUSR	00400	所有者の R 読み込み許可
S_IWUSR	00200	所有者の W 書き込み許可
S_IXUSR	00100	所有者の X 実行許可
S_IRWXG	00070	グループの RWX マスク
S_IRGRP	00040	グループの R 読み込み許可
S_IWGRP	00020	グループの W 書き込み許可
S_IXGRP	00010	グループの X 実行許可
S_IRWXO	00007	その他の RWX マスク
S_IROTH	00004	その他の R 読み込み許可
S_IWOTH	00002	その他の W 書き込み許可
S_IXOTH	00001	その他の X 実行許可
S_ISUID	04000	実行時ユーザ ID 設定
S_ISGID	02000	実行時グループ ID 設定
S_ISVTX	01000	スティッキービット

これらの umask 指定は、対象となるファイルシステムによってその有効範囲が異なる。ファイルシステム

がサポートしていない指定は無視される。

プロセスは親プロセスの cmask を引き継ぐ。初期プロセスの cmask は 0 とする。

ファイルサイズを指定長に設定

tkse_truncate

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_truncate( const B *path, off_t length );
```

パラメータ

const B	*path	パス名
off_t	length	ファイルサイズ

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path で指定したファイルのファイルサイズを、length バイトに延長、もしくは切り詰める。

length がファイルサイズより小さい場合、ファイルサイズは length バイトに切り詰められる。切り詰められた部分のデータは失われる。

length がファイルサイズより大きい場合、ファイルサイズは length バイトに延長される。延長された部分には 0 が書き込まれる。

length がファイルサイズと同じ場合は何も処理しない。

ファイルサイズを指定長に設定

tkse_ftruncate

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ftruncate( int fildes, off_t length );
```

パラメータ

int	fildes	ファイルディスクリプタ
off_t	length	ファイルサイズ

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

ファイルディスクリプタ `fildes` としてオープンされているファイルのファイルサイズを、`length` バイトに延長、もしくは切り詰める。

`length` がファイルサイズより小さい場合、ファイルサイズは `length` バイトに切り詰められる。切り詰められた部分のデータは失われる。

`length` がファイルサイズより大きい場合、ファイルサイズは `length` バイトに延長される。延長された部分には 0 が書き込まれる。

`length` がファイルサイズと同じ場合は何も処理しない。

ディスクキャッシュの内容とディスクの同期

tkse_sync

C 言語インタフェース

```
void tkse_sync( void );
```

パラメータ

なし

リターンパラメータ

なし

解説

ディスクキャッシュからディスクに書き戻されていない（同期されていない）すべてのデータを書き戻す。ディスクへの書き込みが終了した後にリターンする。

ファイルシステムのリストの取得

tkse_getfsstat

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_getfsstat( struct statfs *buf, W bufsize, int flags );
```

パラメータ

struct statfs	*buf	ファイルシステム情報の格納領域
W	bufsize	格納領域のサイズ
int	flags	フラグ (未使用)

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (取得したファイルシステム情報の個数)
		< 0	エラーコード

解説

接続されているすべてのファイルシステムに関する情報を取得して buf に格納する。

bufsize は buf の領域サイズ (バイト数) を指定する。ファイルシステム情報のサイズが bufsize を超えていた場合は、buf に格納可能な個数までのファイルシステム情報を取得する。例として、bufsize が sizeof(struct statfs) * 10 である場合は、最大 10 個までのファイルシステム情報を格納可能である。

戻値として、取得に成功したファイルシステム情報の個数を返す。buf に NULL を指定した場合、bufsize は無視され、現在接続しているファイルシステムの個数のみを返す。

flags は将来拡張のために予約された引数である。常に MNT_WAIT (= 1) を指定する。

ルートファイルシステムは仮想的なファイルシステムであるため、ファイルシステム情報は取得できない。

```
typedef struct fsid {
    W val[2];
} fsid_t; /* ファイルシステム ID */

#define MNAMELEN 90 /* 接続名/デバイス名の最大長 */

struct statfs {
    W f_spare2; /* (空き) */
    W f_bsize; /* 論理ブロックサイズ (B: バイト数) */
    W f_iosize; /* 最適な転送ブロックサイズ (B) */
    W f_blocks; /* ファイルシステム容量 (LB: 論理ブロック数) */
}
```

```

W    f_bfree;           /* ファイルシステム空き容量(LB) */
W    f_bavail;         /* 一般ユーザが利用可能な空き容量(LB) */
W    f_files;          /* ※最大ファイル数 */
W    f_ffree;          /* ※空きファイル数 */
fsid_t f_fsid;         /* ファイルシステム ID (常に 0) */
uid_t  f_owner;        /* 接続したユーザ (常に 0) */
int    f_type;         /* ファイルシステムタイプ */
int    f_flags;        /* 接続フラグ */
W    f_spare[6];       /* (空き) */
B    f_mntonname[MNAMELEN]; /* 接続名 */
B    f_mntfromname[MNAMELEN]; /* デバイス名 */
};

```

※印の項目は、ファイルシステムによっては値が定義されない場合があります、その場合 -1 が設定される。

ユーザ単位のクォータ制御は行わないため、一般ユーザが利用可能な空き容量 `f_bavail` は、ファイルシステムの空き容量 `f_bfree` と等しい。

ファイルシステムタイプ `f_type` は以下のいずれかの値となる。

```

#define MOUNT_FATFS    4 /* FAT ファイルシステム */
#define MOUNT_CD9660  14 /* CD-ROM ファイルシステム */
#define MOUNT_STDFS   20 /* 標準 ファイルシステム */
#define MOUNT_SFS     42 /* 共有 ファイルシステム */

```

接続フラグ `f_flags` は以下の値の論理和となる。

```

#define MNT_RDONLY 0x00000001 /* 読み込み専用 */

```

接続名 `f_mntonname` はルートからのパス名となる。

(例) `"/SYS"`

デバイス名 `f_mntfromname` は、デバイス名の前に `"/dev/"` を付けた名称となる。

(例) `"/dev/pca0"`

標準ファイルの LINK の取得

tkse_getlink

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_getlink( const B *path, B *buf );
```

パラメータ

const B	*path	標準入出力のファイルパス
B	*buf	LINK 情報の格納領域

リターンパラメータ

ER	ercd	= 0	正常終了
		< 0	エラーコード

解説

パス名 path で指定したファイルまたはディレクトリの、標準ファイルシステム仕様に基づく LINK 情報を buf に返す。

buf は sizeof(LINK) 以上の大きさを持つ領域でなければならない。

path のファイルまたはディレクトリが標準ファイルシステム上のファイルである場合のみ、buf に LINK 情報を格納する。標準ファイルシステム上のファイルでない場合は、buf の内容は不定となりエラーを返す。

対象のファイルまたはディレクトリへのアクセス権がなくても LINK 情報は取得可能である。ただし、path に含まれる対象のファイルまたはディレクトリに達するまでの経路上のディレクトリには、tkse_open() でファイルをオープンするときと同様の、ディレクトリに対するアクセス権を必要とする。

4.8 標準ファイル管理

4.8.1 概要

AMP TKSE の標準ファイル管理機能は、標準ファイルシステム、およびそのファイルを操作するための機能を提供する。

通常の用途でファイル操作を行う場合は AMP TKSE の標準入出力機能を使用することを推奨する。標準ファイルシステム独自の機能を使用する場合に、標準ファイル管理機能を直接使用する。

標準ファイルシステムは、実身/仮身モデルを基本とした構造となっており、以下のような特徴を持つ。

- ・可変長レコードの順序列によるファイル編成（レコードストリーム）
- ・ファイルに含まれるリンク（仮身）による任意のネットワーク状の参照関係（従来のファイルシステムにおけるディレクトリは存在しない）
- ・リンク（仮身）によるファイルの直接的なアクセス

ファイルは時系列上において複数のユーザにより使用され、さらにネットワーク環境では複数のユーザにより同時に使用されるためファイルのアクセス管理をきめ細かく行い、高いレベルの保護機構を提供している。ただし AMP TKSE の現バージョンでは、複数ユーザおよびネットワーク環境の対応は行わない。

AMP TKSE の標準ファイル管理機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.8.2 ファイルとリンク

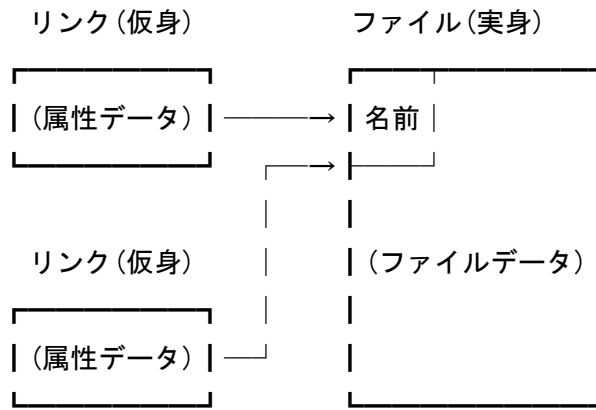
1 つのファイルは可変長の順序付けられたレコードの列から構成される。

リンクはファイルを参照するための手掛かりとなる一種のポインタであり、参照するファイルを示すデータとリンク独自のいくつかの属性データをひとまとめにしたデータ構造である。

リンクは、1 つのレコードとして任意のファイルの中に埋め込まれて存在する。1 つのファイルを示すリンクは複数個存在しても良く、これにより全体としてネットワーク状の任意のファイル間の参照関係が定義される。

実身/仮身モデルとの対応において、ファイルは実身に、リンクは仮身に 1 対 1 に対応することになる。

ファイルの参照は基本的にリンクを通して直接行われるため、ファイルの名前は絶対的な意味を持たず、1 つの検索キーとして使用される。ファイル名としては最大 20 文字の任意のファイル名が付けられるが、同一のファイル名が存在しても構わない。



[図 9] ファイルとリンク

4.8.3 ファイルシステム

ファイルシステムはファイルを管理するための 1 つの物理的な単位であり、1 つの記憶媒体上に構築され、物理的なサイズの上限を持つ。

ファイルシステムには、必ず 1 つのルートファイルが存在し、そのルートファイルに含まれるリンクを順次たどっていくことにより、そのファイルシステム内のすべてのファイルに基本的に到達可能である。

ルートファイルは、実身/仮身モデルとの対応においてデバイス実身に対応する。

ファイル間のリンクによる参照関係は、基本的に 1 つのファイルシステム内で定義され整合が取られるが、他のファイルシステムに存在するファイルを参照するための間接的なリンクを持つことができ、これを特に間接リンクと呼ぶ。間接リンクによる参照の場合は、参照先の他のファイルシステムの変更に対する整合は取られないため、参照先のファイルの存在は保証されない場合があるため注意が必要である。

ファイルシステムの生成時には、ファイルシステム名、およびデバイス所在名が設定される。

ファイルシステム名はルートファイルの名称としても設定される最大 20 文字の名前であり、システムおよびユーザがファイルシステムを絶対的に識別するために使用される。ファイルシステム名が同一のファイルシステムは、同一とみなされるため、ファイルシステム名はユニークでなければいけない。

デバイス所在名は、ファイルシステムが格納されている物理デバイスを示す最大 20 文字の名前であり、ネットワーク経由で他のマシンをアクセスする場合や、フロッピー等の装着を求める場合に使用される。

4.8.4 ファイルシステムの接続

システムのスタートアップ時には、ファイルシステムは 1 つも存在していない状態であり、接続操作を行うことにより初めて、ファイルシステムとして使用することが可能となる。従って、通常はシステムの初期化処理として最低限のファイルシステムの接続を行う必要がある。

ファイルシステムの接続は、接続するファイルシステムが存在する論理デバイス名と、接続名を指定して行われる。接続名は接続したファイルシステムを識別するための最大 8 文字の名前であり、接続したファイルシステムのルートファイルを示す絶対パス名称として使用される。また、接続時には接続したファイルシステムのルートファイルへのリンクが得られる。

従って、接続時に得られたリンク、または接続名を使用することにより、接続したファイルシステム上のルートファイルをアクセスすることが可能となり、ルートファイルから順次リンクをたどることにより、接続したファイルシステム上の任意のファイルをアクセスすることが可能となる。

ファイルシステムの切断は、切断するファイルシステムの論理デバイス名を指定して行われ、これにより切断したファイルシステム上のファイルを示すリンクを通したファイルのアクセスはできない状態となり、この状態を切断状態と呼ぶ。

実身／仮身モデルとの対応において、切断状態のリンクは虚身に対応することになる。

ファイルシステムの接続は、単にファイルシステムの存在をファイル管理機能に動的に登録するだけの機能であり、構造を持たない平坦な接続である。従って、複数のファイルシステムをまたがるネットワーク状の静的なファイル参照構造は、異なるファイルシステム上のファイルを参照する間接リンクを利用して構築することになる。

4.8.5 ファイル ID

1 つのファイルシステム内のすべてのファイルには、生成時にファイル ID と呼ばれるユニークな番号が付けられ、内部的に識別される。ファイル ID は 0 ～ (最大ファイル ID) の範囲の値であり、最大ファイル ID (即ち、最大のファイル数) はファイルシステムの生成時に規定される。ファイル ID は 16 ビットの数値で表されるため、最大ファイル ID は 65535 を越えることはできない。

ファイルシステムのルートファイルは常に 0 のファイル ID を持つ。

4.8.6 リンク

リンクは、ファイルをアクセスするための手掛かりとなる一種のポインタであり、参照するファイルが存在するファイルシステム名、ファイル ID 、およびリンクとしてのいくつかの属性データを保持しているデータ構造である。

リンクは単なるポインタとしての動的なデータであるが、ファイル内に 1 つのレコードとして格納することにより固定的な存在となる。このように格納されたリンクを特に固定 (フィックスド) リンクと呼ぶ。固定リンクはファイルシステム名を持たないため、同一のファイルシステム内のファイルの参照のみ可能であり、ファイルから固定リンクを取り出した時点で、そのファイルの属するファイルシステム名がリンクのデータ構造として設定されることになる。

このため、異なるファイルシステムを参照するリンクを固定リンクとしてファイル内に格納する場合は、あらかじめ、格納するファイルシステム内にリンクファイルと呼ばれる特殊なファイルを生成し、そのリンクファイルを示すリンクを固定リンクとして格納する必要がある。

リンクファイルは、参照するファイルの存在するファイルシステム名、ファイル ID、ファイル名、および生成日時 を保持している特殊なファイルであり、リンクファイルへのアクセスは、参照している異なるファイルシステム内のファイルへのアクセスと自動的に解釈される。リンクファイルを示すリンクを特に間接リンクと呼び、通常のファイルを示すリンクを直接リンクと呼ぶ。

多重の間接リンク、即ち 2 つ以上のリンクファイルを経由したファイルの参照はサポートされないため、アクセスした時点でファイルは存在しないというエラーになる。

間接リンクによるリンクファイル経由によるファイルの参照は、以下のように行われる。

- ・ファイルシステム名によりファイルシステムを特定する。接続されていない場合は、アクセスは不可となる。なお、接続名は、リンクファイル経由のアクセスには無関係である。
- ・ファイル ID により特定したファイルシステム内のファイルをチェックし、ファイル名および生成日時の両方またはどちらか一方が一致しており、かつそのファイルがリンクファイルでない場合に、そのファイルを対象としてアクセスを行う。それ以外の場合は、参照すべきファイルが存在しなくなったものとみなしてアクセスは不可となる。

4.8.7 作業ファイル

あるプロセスが現在処理の対象としているファイルをそのプロセスの作業ファイルと呼ぶ。プロセスはシステムコールにより任意のファイルを作業ファイルとすることが可能である。

作業ファイルはプロセスの実行環境として保持されており、生成した子プロセスに継承される。

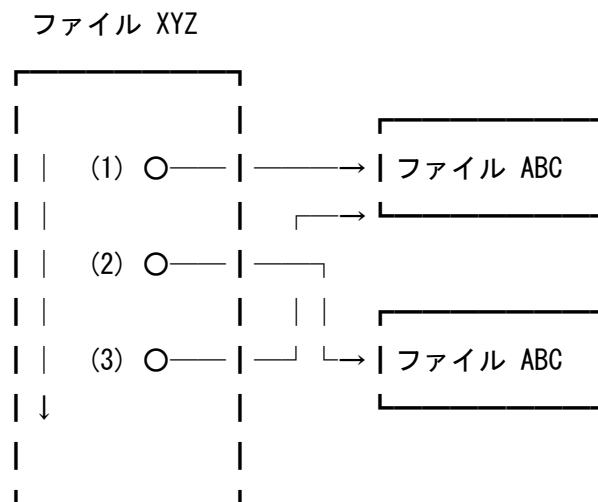
作業ファイルは未定義とすることも可能であり、システムで最初に生成されたプロセスの作業ファイルは未定義状態となっている。

4.8.8 パス名

ファイルの参照は基本的にリンクにより直接的に行われるが、バッチ的なアプリケーション等では、リンクをインタラクティブに順番にたどることができないため、直接的にたどるべきリンクの列を指定することによりファイルを参照することになる。

このためのリンクの列として、各リンクの参照するファイル名を順番に並べたものを、パス名と呼ぶ。この場合、ファイル名だけでは一意性が保証されないため、その出現順をファイル名に付加して使用する。

出現順は、1 つのファイル内に同一のファイル名を持つファイルを参照するリンクが n 個存在する場合に先頭から付けられた $0 \sim n-1$ の連続番号である。出現順を省略した場合は 0 、即ち最初とみなされる。



リンク (1) の参照は ABC または ABC:0

リンク (2) の参照は ABC:1

リンク (3) の参照は ABC:2

[図 10] パス名における出現順の例

パス名は以下に示す構文を持ち、最大 256 文字までの 1 つの文字列として取り扱われる。

[パス名] ::= [特殊参照] | [特殊参照] / [単純パス名] | [単純パス名]

[単純パス名] ::= [単純パス名] / [参照指定] | [参照指定]

[参照指定] ::= [ファイル名] | [ファイル名] : [出現順]

[特殊参照] ::= / [接続名] | ≡

[出現順] ::= 数値

[ファイル名] ::= 文字列 (最大 20 文字)

[接続名] ::= 文字列 (最大 8 文字)

特殊参照は以下の意味を持つ。

/ [接続名] -- 指定した接続名で接続したファイルシステムのルートファイルを示す。

≡ -- 作業ファイルを示す。

/ ≡ : の記号は、それぞれ以下に示す特殊コードであるため、ファイル名としては空白を含めた表示可能なすべての文字が使用可能である。パス名の文字列の最後に / が存在していた場合は、それは無視されるものとする。

/ TC_FDLM 0xff21

: TC_FSEP 0xff22

≡ TC_FOWN 0xff23

/ [接続名]で始まるパス名は、そのファイルシステムのルートファイルからのパス名であり、絶対パス名と呼ぶ。それ以外の場合は現在の作業ファイルからの相対的なパス名であり、相対パス名と呼ぶ。

パス名としては以下のようなものがあげられる。

/最新/プロジェクト/ソフトウェア仕様/核仕様/ファイル管理

外部仕様/第 10 章/例:1

≡

4.8.9 ファイルのタイプ

ファイルには、大きく以下の2種類のタイプが存在し、単にファイルと言った場合は、通常ファイルを意味する。

通常ファイル : データの保存場所としての通常の意味でのファイルである。

リンクファイル : 別のファイルシステム内のファイルを間接的に参照するために使用される特殊なファイルであり、このファイルを示すリンクは間接リンクである。

4.8.10 通常ファイルの構成

通常ファイルは、任意バイト長のレコードの順序付けられた列、即ちレコードストリームにより構成され、各レコードは、以下の要素により構成される。

- ・レコードタイプ
- ・レコードサブタイプ
- ・レコードサイズ
- ・レコード本体

レコードタイプは、レコードのタイプを示す 0 ~ 31 の値である。

0 リンクレコード

他のファイルへのリンクを格納するレコードであり、その内容はファイル管理機能により直接的に取り扱われ、アプリケーションからの直接的な操作は限定される。

1~31 データレコード

システムとして規定されるレコードタイプであるが、その内容に関してはファイル管理機能としては特に関知せず、単なるバイト列として取り扱う。

レコードサブタイプは、レコードタイプに応じて使用される補助的なタイプ指定や、キーワードに使用される16ビットの符号無し数値である。

レコードサイズは、レコード本体のバイト数を示す32ビットのデータである。リンクレコードの場合はレコードサイズ情報を持たないが、レコードの入出力に必要な領域のサイズである LINK 構造体のサイズ

(52 バイト) をレコードサイズとする。ただし、このリンクレコードのサイズは、ファイル管理情報としての総バイト数には、カウントされない。

レコード本体は、レコードサイズで示されたバイト数のデータ列であり、その内容はレコードタイプに依存して決められている。リンクレコードの場合はレコード本体は特殊な取り扱いとなる。

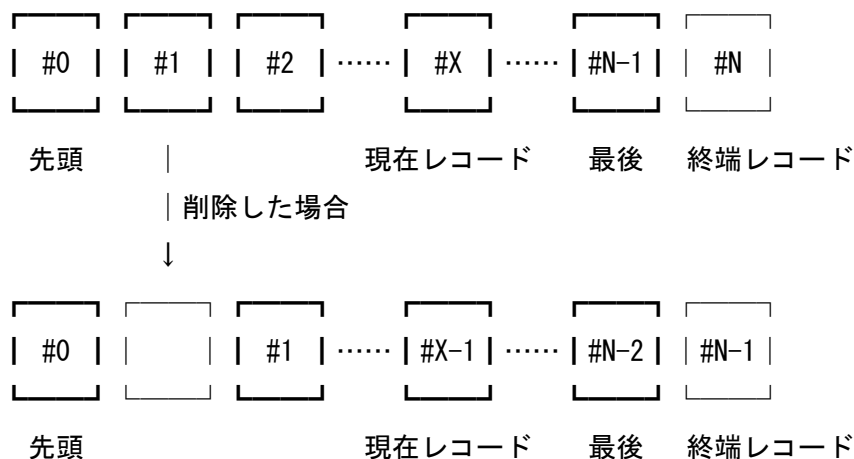
4.8.11 レコード番号／現在レコード

ファイルの各レコードには、先頭のレコードを 0 としたレコードの順番に従った連続番号が付けられており、これをレコード番号と呼ぶ。レコード番号はレコードの順番を示しているためレコードの挿入／削除により動的に変化する。

最後のレコードの次に仮想的にレコードが存在しているものと考え、このレコードを終端レコードと呼ぶ。N 個のレコードがある場合、終端レコードはレコード番号 N を持つことになる。

オープンしたファイルに対しては現在、アクセスの対象としているレコードを示す現在レコードが定義され、現在レコードのレコードに対してデータアクセスが行われる。現在レコードはレコード番号の指定、レコードタイプによる検索等により移動させることができる。

現在レコードはレコードの挿入／削除によっても変化せず、現在レコードに対応するレコード番号が変化することになる。



【図 11】 レコード削除時のレコード番号の変化

4.8.12 リンクファイルの構成

リンクファイルは、異なるファイルシステム内に存在するファイルを間接的に参照するために生成され使用されるファイルであり、アプリケーションデータは存在せず、以下に示す管理用データのみが保存されている。

- ・ 参照するファイルのファイル ID
- ・ 参照するファイルのアプリケーションタイプ
- ・ 参照するファイルのファイル名
- ・ 参照するファイルの生成日時
- ・ 参照するファイルが存在したファイルシステム名
- ・ 参照するファイルが存在したファイルシステムのデバイス所在名

4.8.13 ファイル操作

ファイルはプロセスによりアクセスされるが、オープンしたファイルに対しては各プロセス毎で定義されるファイルディスクリプタ ($fd > 0$) という正の整数値が割り当てられ、そのファイルディスクリプタを使用して実際のファイルアクセスを行う。

プロセスの終了時には、オープンしたファイルはすべて自動的にクローズされる。また、オープンしたファイルに対しては、現在対象としているレコードを示す現在レコードが定義される。

ファイルディスクリプタ、現在レコード位置は、そのプロセス固有のものとして定義され、子プロセスには特に継承されない。

プロセスの環境として作業ファイルは子プロセスに継承される。

4.8.14 ファイルの参照カウント

ファイルには、そのファイルを参照している同一ファイルシステム内の固定リンクの数を示す参照カウントが存在する。参照カウントはファイルを生成した時点では 0 であり、ファイルに対する固定リンクを生成した時点、即ち、リンクをファイル内に格納した時点で +1 される。逆に固定リンクが削除された時点で参照カウントは -1 される。

参照カウントは、同一ファイルシステム内での参照を示すため、リンクファイルを経由したファイルの参照は、参照カウントに反映されないことになる。なお、リンクファイル自体にも参照カウントは適用される。

ファイルの削除は参照カウント 0 のファイルに対してのみ可能である。削除したファイルに固定リンクが含まれていた場合は、その固定リンクが参照しているファイルの参照カウントが -1 されるが、その結果 0 となった場合でも、そのファイルは削除されない。なお、固定リンクが含まれているファイルの削除は、削除時に強制削除の指定を行った時のみ可能となる。

リンクファイルの削除も同様であり、リンクファイル自体の参照カウントが 0 の場合に削除可能となる。なお、リンクファイルの参照先のファイルは、リンクファイル経由で削除することはできない。

ファイルシステムのルートファイルは例外的に参照カウントが最初から 1 となっており、決して削除することができないようになっている。

参照カウント 0 のファイルは、そのファイルを参照する固定リンクを持たないため、動的なリンクが失われてしまうと、通常の方法ではアクセスできないことになるが、ファイルシステム内のすべてのファイルに対するリンクを取り出す方法によりアクセスすることは可能である。

4.8.15 ファイルのアクセス

ファイルは、読み込み (READ) / 書き込み (WRITE) / 更新 (UPDATE) のいずれかを指定してオープンするが、オープン時に他からの同一ファイルの同時オープン制限するための以下のモード指定が可能である。デフォルトは共有モードとなるが、通常は排他書込モードとすることが安全である。

- 排他モード： 他からのいかなる同時オープンも一切禁止するモード。
- 排他書込モード： 他からの書き込み / 更新の同時オープンも一切禁止するモード。
- 共有モード： 他からのいかなる同時オープンも禁止しないモード。

以下に既にオープンされているモードに対して新規に同時オープンできるモードの組み合わせを示す。新規の同時オープンが不可の場合はオープン時にエラーとなる。

[表 1] 同時オープン可能なモードの組み合わせ

既オープンモード		新規同時オープンモード											
		排他モード			排他書込モード			共有モード					
		R	W	U	R	W	U	R	W	U			
排他モード	R	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
	W	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
	U	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×	×
排他書込モード	R	×	×	×	○	×	×	○	×	×	○	×	×
	W	×	×	×	×	×	×	○	×	×	○	×	×
	U	×	×	×	×	×	×	○	×	×	○	×	×
共有モード	R	×	×	×	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	W	×	×	×	×	×	×	○	○	○	○	○	○
	U	×	×	×	×	×	×	○	○	○	○	○	○

また、オープンしたファイルのレコード単位で他からのアクセスを禁止するためのレコードロック機能が用意されている。

ロックしたレコードに対する他からのアクセスは以下ようになる。

- ・レコードの読み込み、書き込み、置換、サイズ縮小、および削除はエラーとなる。
- ・サーチの対象、現在レコードとすることは可能。

既にロックされているレコードをロックしようとした場合はエラーとなるか、またはロックが解かれるまで待たされることになる。

4.8.16 ファイルシステムの管理情報

個々のファイルシステムに対して、以下の内容の管理情報を読み出すことができる。

```
typedef struct {
    UH    fs_bsize;          /* 論理ブロックのバイト数 */
    UH    fs_nfile;         /* 最大ファイル数 */
    H     fs_lang;          /* ファイルシステムでの使用言語 */
    H     fs_level;         /* ファイルシステムのアクセス管理レベル */
    W     fs_nblk;          /* 全体のブロック数 */
    W     fs_nfree;         /* 未使用ブロックの総数 */
    STIME fs_mtime;         /* 最新のシステムブロックの更新日時 */
    STIME fs_ctime;         /* ファイルシステムの生成日時 */
    TC    fs_name[L_FSNM];  /* ファイルシステム名 */
    TC    fs_locat[L_DLNM]; /* デバイス所在名 */
} FS_STATE;
```

・ fs_bsize は 1 論理ブロックのバイト数であり、2 のべき乗の値とする。

・ fs_nfile はそのファイルシステムに登録可能な最大のファイル数を示す。この値は、最大のファイル ID + 1 に等しい。

・ fs_lang はファイルシステムでの使用言語を示し、このファイルシステムで使用している文字コード体系を表している。

・ fs_level は、ファイルシステムのアクセス管理のレベルを表すもので、以下の値をとる。

- 0: レベル 0 -- アクセス管理なし
- 1: レベル 1 -- アクセス管理あり(隠し名なし)
- 2: レベル 2 -- アクセス管理あり(隠し名あり)

・ fs_nblk はファイルシステム全体の論理ブロックの総数であり、この値は論理ブロック番号の最大値 + 1 に等しい。

・ fs_nfree は、現時点の未使用論理ブロックの総数であり、このデータは動的に変動する。

・ fs_mtime, fs_ctime はそれぞれファイルシステムの最新更新日時と生成された日時で、基準日(1985年1月1日 00:00:00 GMT)からの秒数で表す。

・ fs_name, fs_locat は、それぞれファイルシステムの生成時に設定される名称であり 20 文字に満たない場合は 0 が詰められている。

ファイルシステムの管理情報はファイルシステムの生成時（フォーマット時）に設定され、以後は未使用ブロックの総数（fs_nfree）と、最新のシステムブロックの更新日時（fs_mtime）、ファイルシステム名、およびデバイス所在名を除いて変更されることはない。

4.8.17 ファイルの管理情報

個々のファイルに対して以下の内容の管理情報を読み出すことができる。但し、リンクファイルの場合はリンクファイルが参照するファイルの管理情報となり、リンクファイル自体の管理情報は読み出すことはできない。

ファイル名：

20 文字のファイル名であり変更可能である。

参照カウント：

ファイルを参照している同一ファイルシステム内の固定リンクの数である。

ファイル管理情報：

以下に示す各種の管理情報である。

```
typedef struct {
    UH    f_type;           /* ファイルタイプ/所有者アクセスモード */
    UH    f_atype;         /* アプリケーションタイプ */
    TC    f_owner[L_USRNM]; /* ファイル所有者名（隠し名は常に 0） */
    TC    f_group[L_USRNM]; /* 所有グループ名（隠し名は常に 0） */
    UH    f_grpacc;        /* グループアクセスレベル */
    UH    f_pubacc;        /* 一般アクセスレベル */
    H     f_nlink;         /* 含まれているリンク数 */
    H     f_index;         /* インデックスレベル */
    W     f_size;          /* ファイルの総バイト数 */
    W     f_nblk;          /* 総使用論理ブロック数 */
    W     f_nrec;          /* 総レコード数 */
    STIME f_ltime;         /* ファイルの保存期限(日時) */
    STIME f_atime;         /* 最新のアクセス日時 */
    STIME f_mtime;         /* 最新の更新日時 */
    STIME f_ctime;         /* ファイルの作成日時 */
} F_STATE;
```

- ・ `f_type` はファイルのタイプ、アクセス属性、所有者アクセスモードを示す以下のものである。

TTTT xxxx BAPO xRWE

T: ファイルタイプ

0 リンクファイル

1 通常ファイル

2~ 予約

P: 削除不可属性

1 の場合、このファイルが削除禁止であることを示す。

0: 書込不可属性

1 の場合、このファイルが書き込み禁止であることを示す。

A: アプリケーション属性 1

B: アプリケーション属性 2

アプリケーションで規定して使用する属性であり、ファイル管理では、その意味は関知しない。

RWE: ファイル所有者のアクセスモード(それぞれ、1 の時可)

x : 予約 (0 とする)

- ・ アプリケーションタイプ (`f_atype`) はアプリケーションが設定/使用するデータであり、ファイル管理では使用しない。

- ・ 所有者名 (`f_owner`)、所有グループ名 (`f_group`) はそれぞれ 12 文字であり、12 文字以下の場合には 0 で埋められる。続く 2 文字の隠し名は常に 0 として得られる。

- ・ グループアクセスレベル(`f_grpacc`)、一般アクセスレベル(`f_pubacc`) は以下の構成となる。

xxxx RRRR WWWW EEEE

RRRR : 読み込み可能な最低のユーザレベル (0~15)

WWW : 書き込み可能な最低のユーザレベル (0~15)

EEEE : 実行可能な最低のユーザレベル (0~15)

xxxx : 未使用 (0)

- ・ 含んでいるリンク数は (`f_nlink`) はそのファイルが含んでいるリンクレコードの数を示す。

- ・ インデックスレベルは 0 ~ のレコードインデックスの間接の多重度を示す。

- ・ ファイルの総バイト数 (`f_size`) はファイル内に実際に書かれているデータの総バイト数であり、各レコードのレコードサイズの合計となる。この場合、リンクレコードのレコードサイズは 0 としてカウントされる。

- ・ 総使用論理ブロック数は、そのファイルで使用している論理ブロックの総数を示す。

- ・ 総レコード数は、そのファイル内に存在するレコードの総数を示す。

- ・ 日時に関しては、1985 年 1 月 1 日 0 : 00 GMT からの秒数が設定される。この値が -1 の場合にはそのデータは無効であることを示す。

最新のアクセス日時 (f_atime)

ファイルのデータを最後にリードした、またはインデックス部を最後に更新した日時。ファイルの生成時には -1 (サポートされていない場合)、あるいはファイルの生成日時が設定される。

最新の更新日時 (f_mtime)

ファイルのデータを最後に更新した日時。ファイルの生成時には生成日時が設定される。

ファイルの作成日時 (f_ctime)

ファイルを最初に生成した日時。

保存期限 (f_ltime)

ファイルの保存期限。ファイルの生成時には -1 が設定される。このデータはアプリケーションで設定／使用するもので、ファイル管理では使用しない。

ファイルの所在情報 :

各ファイルが属するファイルシステムの情報であり、この内容はファイルシステムの管理情報の一部である。

```
typedef struct {
    STIME  fs_ctime;           /* ファイルシステムの生成日時 */
    TC     fs_name[L_FSNM];   /* ファイルシステム名 */
    TC     fs_locat[L_DLNM];  /* デバイス所在名 */
    TC     fs_dev[L_DEVM];    /* 論理デバイス名 */
} F_LOCATE;
```

- ・ 論理デバイス名は、その時点でファイルシステムが存在しているブロック型デバイスの名称である。

リンクファイル情報 :

リンクファイルに対してはリンクファイル自体に保持されている以下の参照先のファイルの情報が得られる。この情報は参照先のファイルシステムが接続されていない場合でも取り出すことが可能である。

4.8.18 リンクの構造

ファイルをアクセスするために使用される、リンクは以下のデータ構造となる。

```
typedef struct {
    TC    fs_name[L_FSNM]; /* ファイルシステム名 */
    UH    f_id; /* ファイル ID */
    UH    atr1; /* 属性データ 1 */
    UH    atr2; /* 属性データ 2 */
    UH    atr3; /* 属性データ 3 */
    UH    atr4; /* 属性データ 4 */
    UH    atr5; /* 属性データ 5 */
} LINK;
```

- ・ファイルシステム名は接続されたファイルシステム名そのものであり、ファイルシステムを絶対的に識別するために使用される。固定リンクとした場合は、この情報はファイルに格納されない。

- ・ファイル ID はファイルシステム名により特定されたファイルシステム内のファイル ID である。

- ・属性データ 1~5 はリンク自体として保持される属性データであり、ファイル管理としてはその内容に基本的に関知せず、上位レベルでその用途が決められているものである。新規にリンクを生成した場合のデフォルト値はすべて 0 とされる。このデータは、固定リンクとした場合に、ファイルに格納され、固定リンクを読み込みた場合に、ファイルに格納されている内容が取り出される。

ファイル管理ではファイルシステム名とファイル ID のみを使用して実際のファイルアクセスが行われる。

通常、リンクはファイル管理機能から得られたものを使用するが、アプリケーションがファイルシステム名とファイル ID を直接設定してリンクを作成することも可能である。

例えばファイルシステムのルートファイルへのリンクは、ファイル ID = 0 であるため、ファイルシステム名が判っていればアプリケーションで直接リンクを作成することが可能となる。

4.8.19 システムコール

ファイルのリンク獲得

tkse_get_lnk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_lnk(TC *path, LINK *lnk, W mode);
```

パラメータ

TC	*path	対象パス名 NULL 作業ファイルを対象
LINK	*lnk	獲得したリンクの格納領域 (出力) 作業ファイル指定 (入力: F_BASED 指定時)
W	mode	リンク獲得モード (F_NORM F_BASED) [F_DIRECT] F_NORM 通常指定 F_BASED 作業ファイル指定 F_DIRECT 直接リンク獲得指定

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード = 0 正常終了(通常ファイルのリンク) = 1 正常終了(リンクファイルのリンク : F_DIRECT 指定なし) = 2 正常終了(リンクファイルが参照する通常ファイルのリンク : F_DIRECT
----	------	---

指定時)

エラーコード

E_FACV	パス名 (path) 内の経路ファイルのアクセス権 (E) がない。
E_MACV	アドレス (path, lnk) のアクセスは許されていない。
E_FNAME	パス名 (path) が空、不正、または長すぎる。
E_IO	入出力エラーが発生した。
E_NOFS	パス名 (path) 内のファイル、リンクファイルの参照ファイル (F_DIRECT 指定時) の属するファイルシステムは接続されていない。
E_NOEXS	パス名 (path) 内のファイル、リンクファイルの参照ファイル (F_DIRECT 指定時) は存在していない、または作業ファイルが未定義。
E_PAR	パラメータが不正である (mode が不正)。
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した。

解説

パス名で指定したファイルのリンクを獲得する。

パス名の指定が NULL の時は現在の作業ファイルのリンクを獲得する。

パス名が相対パス名るとき、F_NORM 指定のときは現在の作業ファイルをベースとするが、F_BASED 指定のときは Ink で指定したファイルを作業ファイルとみなしてベースとする。

指定したファイルがリンクファイルのとき、F_DIRECT 指定なしのときはリンクファイル自体へのリンクを獲得する。このとき、得られたリンクファイルが参照する通常ファイルの存在は保証されない。

F_DIRECT 指定のときはリンクファイルが参照する通常ファイルへの直接のリンクを獲得する。

ファイルのリンクを取り出すためには、パス名に含まれる各ファイルに対しての実行/サーチ (E) アクセス権が必要となるが、対象ファイル自体の実行/サーチ (E) アクセス権は必要ない。

作業ファイル変更

tkse_chg_wrk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_wrk(LINK *lnk);
```

パラメータ

LINK	*lnk	変更する作業ファイル
	NULL	作業ファイルを未定義とする

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	ファイル(lnk)のアクセス権(E)がない。
E_MACV	アドレス(lnk)のアクセスは許されていない。
E_IO	入出力エラーが発生した。
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない。
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない。
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した。

解説

指定したファイルを自プロセスの作業ファイルとする。

作業ファイルとするためには、そのファイルに対しての実行/サーチ(E)アクセス権が必要となる。

ファイル生成

tkse_cre_fil

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_cre_fil(LINK *lnk, TC *name, A_MODE *mode, UH atype, W opt);
```

パラメータ

LINK	*lnk	生成したファイルのリンク格納領域(出力) ファイルシステム指定 (入力: F_FLOAT 指定時) 親ファイル指定 (入力: F_FIX 指定時) 生成ファイル指定 (入力: F_FILEID 指定時)
TC	*name	ファイル名 (0 または最大ファイル名文字数まで有効)
A_MODE	*mode	アクセスモード NULL デフォルトアクセスモード適用
UH	atype	ファイルアプリケーションタイプ
W	opt	生成属性 (FLOAT F_FIX F_FILEID) F_FLOAT 浮動リンク指定 F_FIX 固定リンク指定 F_FILEID ファイル ID 指定

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード > 0 正常終了(ファイルディスクプリタ)
----	------	-------------------------------------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	ファイル(lnk)のアクセス権(W)がない(F_FIX 指定時)。
E_MACV	アドレス(lnk, name, mode)のアクセスは許されていない。
E_BUSY	ファイル(lnk)は既に排他的にオープンされている為、同時にファイルをオープンすることができなかった(F_FIX 指定時)。
E_OBJ	ファイル(lnk)は既に存在している(F_FILEID 指定時)。
E_FNAME	ファイル名(name)は空または不正である。
E_IO	入出力エラーが発生した。
E_LIMIT	最大ファイル数を越えた、または同時オープン可能な最大ファイル数を越えた。 ファイル(lnk)のサイズがシステムの制限を越えた(F_FIX 指定時)。

E_NODSK	ディスクの領域が不足した。
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない(F_FIX 指定時)。
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない。
E_PAR	パラメータが不正である(f_grpno<0, >4, opt が不正)。
E_RDONLY	ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である。
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した。

解説

lnk で指定したファイル(リンクファイルのときはリンクファイルが参照する通常ファイル)が存在するファイルシステム上に新規に通常ファイルを生成し、更新用にオープンする。

生成したファイルのリンクの属性データはすべて 0 に設定され、lnk で指定した領域に格納される。

F_FLOAT 指定のときは、単純にファイルを生成する。生成したファイルの参照カウンタは 0 となる。

この場合、lnk で指定した内容のファイルシステム名のみが有効でありファイル ID は無視されるため lnk で指定したファイルは存在していなくてもよい。

F_FIX 指定のときは、生成したファイルのリンクを lnk で指定したファイルの最後のレコード位置にリンクレコード(サブタイプ = 0)として追加する。生成したファイルの参照カウンタは 1 となる。この場合、lnk で指定したファイルは存在し、かつ書き込みオープンできなくてはならない。

F_FILEID 指定のときは、lnk で指定した内容のファイル ID と同じファイル ID のファイルを生成する。生成したファイルの参照カウンタは 0 となる。この場合、lnk で指定したファイルは存在してはいけない。

A_MODE は生成したファイルのアクセスモードを指定する。

生成したファイルの所有者アクセスモードが書き込み不可のときでも、ファイルは更新用にオープンされ、そのレコード番号は 0 となる。

リンクファイルの生成

tkse_cre_Ink

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_cre_Ink(LINK *Ink, F_LINK *ref, W opt);
```

パラメータ

LINK	*Ink	生成したファイルのリンク格納領域(出力) ファイルシステム指定 (入力: F_FLOAT 指定時) 親ファイル指定 (入力: F_FIX 指定時) 生成ファイル指定 (入力: F_FILEID 指定時)
F_LINK	*ref	生成するリンクファイルの内容
W	opt	生成属性 (F_FLOAT F_FIX F_FILEID) F_FLOAT 浮動リンク指定 F_FIX 固定リンク指定 F_FILEID ファイル ID 指定

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	ファイル(Ink)のアクセス権(W)がない(F_FIX 指定時)。
E_MACV	アドレス(Ink, ref)のアクセスは許されていない。
E_BUSY	ファイル(Ink)は既に排他的にオープンされている為、同時にファイルをオープンすることができなかった(F_FIX 指定時)。
E_OBJ	ファイル(Ink)は既に存在している(F_FILEID 指定時)。
E_FNAME	ファイル名(ref->f_name) ファイルシステム名(ref->fs_name)は空または不正である。
E_IO	入出力エラーが発生した。
E_LIMIT	最大ファイル数を越えた。 ファイル(Ink)のサイズがシステムの制限を越えた(F_FIX 指定時)。
E_NODSK	ディスクの領域が不足した。
E_NOEXS	ファイル(Ink)は存在していない(F_FIX 指定時)。
E_NOFS	ファイル(Ink)の属するファイルシステムは接続されていない。
E_PAR	パラメータが不正である(opt が不正、同一ファイルシステム)。

- E_RDONLY ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である(F_FIX 指定時)。
- E_SYSMEM システムのメモリ領域が不足した。

解説

lnk で指定したファイル(リンクファイルのときはリンクファイルが参照する通常ファイル)が存在するファイルシステム上に新規に ref で指定した内容のリンクファイルを生成する。

生成したリンクファイルのリンクの属性データはすべて 0 に設定され、lnk で指定した領域に格納される。

F_FLOAT, F_FIX, F_FILEID の意味は tkse_cre_fil() と同一である。

生成したリンクファイルの内容は ref で指定した内容となるが、その生成日時は、ref->f_ctime ではなく、リンクファイルを生成した日時となる。

ref で指定したファイルの実際の存在はチェックされない。

ref->fs_name が lnk で指定したファイルシステム名と同一の場合、リンクファイルは生成できないためエラーとなる。

ファイルの直接生成

tkse_gen_fil

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_gen_fil(LINK *lnk, TC *name, F_STATE *stat, F_LINK *ref, W opt);
```

パラメータ

LINK	*lnk	生成したファイルのリンク格納領域(出力) ファイルシステム指定 (入力: F_FLOAT 指定時) 親ファイル指定 (入力: F_FIX 指定時) 生成ファイル指定 (入力: F_FILEID 指定時)
TC	*name	ファイル名(0 または最大ファイル文字数まで有効) (通常ファイル生成時のみ有効、このとき name が NULL ならばエラーとなる) (リンクファイルの生成の場合は一切参照されない)
F_STATE	*stat	生成するファイルの内容
F_LINK	*ref	生成するリンクファイルの内容 (リンクファイル生成時のみ有効)
W	opt	生成属性 (F_FLOAT F_FIX F_FILEID) F_FLOAT 浮動リンク指定 F_FIX 固定リンク指定 F_FILEID ファイル ID 指定

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード = 0 正常終了(リンクファイル生成時) > 0 正常終了(ファイルディスクプリア: 通常ファイル生成時)
----	------	--

エラーコード

E_FACV	レベル0のユーザでない
E_MACV	アドレス(lnk, ref, name, stat)のアクセスは許されていない
E_BUSY	ファイル(lnk)は既に排他的にオープンされている為、同時にファイルをオープンすることができなかった(F_FIX 指定時)
E_OBJ	ファイル(lnk)は既に存在している(F_FILEID 指定時)
E_FNAME	ファイル名(name)、ファイル名(ref->f_name)、ファイルシステム名(ref->fs_name)は空または不正である

E_IO	入出力エラーが発生した
E_LIMIT	最大ファイル数を越えた、または同時オープン可能な最大ファイル数を越えた ファイル(lnk)のサイズがシステムの制限を越えた(F_FIX 指定時)
E_NODSK	ディスクの領域が不足した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_PAR	パラメータが不正である(opt が不正、同一ファイルシステム、ref, stat の内容が不正)
E_RDONLY	ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である
E_SYSTEMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

lnk で指定したファイル(リンクファイルのときはリンクファイルが参照する通常ファイル)が存在するファイルシステム上に新規に通常ファイルまたはリンクファイルを生成し、通常ファイルのときは更新用にオープンする。

生成したリンクファイルのリンクの属性データはすべて 0 に設定され、lnk で指定した領域に格納される。

F_FLOAT, F_FIX, F_FILEID の意味は tkse_cre_fil() と同一である。

生成したファイルの内容は stat で指定し、stat->f_type により通常ファイルかリンクファイルか区別される。

通常ファイル生成のときは、name で指定した名前の通常ファイルを生成し、生成したファイルの管理情報を stat で指定した内容に設定する。ただし、f_nlink, f_index, f_size, f_nblk, f_nrec の値は無視されファイルの生成時に初期化される。

リンクファイル生成のときは、stat の他の内容はすべて無視され、ref の内容のリンクファイルを生成する、tkse_cre_lnk() と同様の動作であるが、ref->f_ctime も有効となる。

ファイルの直接生成は、ファイルシステムの復元などの特殊な用途に使用されるため、ユーザレベル 0 のプロセスでのみ実行可能である。

通常ファイルを生成したときはファイルは更新用にオープンされる。この状態ではレコードは 1 つも存在しないため現在レコードは終端レコードであり、そのレコード番号は 0 となる。

ファイルのオープン

tkse_opn_fil

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_opn_fil(LINK *lnk, W o_mode, TC *pwd);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象ファイル
W	o_mode	オープンモード (F_READ F_WRITE F_UPDATE) [F_EXCL F_WEXCL] F_READ 読み込み用オープン F_WRITE 書き込み用オープン F_UPDATE 更新(読み込み/書き込み)用オープン F_EXCL 排他モード F_WEXCL 排他書き込みモード
TC	*pwd	パスワード NULL パスワード指定なし

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード > 0 正常終了(ファイルディスクプリア)
----	------	---

エラーコード

E_FACV	ファイル(lnk)のアクセス権(o_modeに対応)がない
E_MACV	アドレス(lnk, pwd)のアクセスは許されていない
E_BUSY	ファイル(lnk)は既に排他的にオープンされている為、同時にファイルをオープンすることができなかった
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LIMIT	同時オープン可能な最大ファイル数を越えた
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_PAR	パラメータが不正である(o_modeが不正)
E_PWD	ファイル(lnk)の合言葉が不一致である
E_RDONLY	ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

Ink で指定したファイルを指定したモードでオープンする。ファイルをオープンするためにはオープンモードに対応するアクセス権が必要である。

パスワードの機能は現在未サポートのため、pwd には NULL を設定する。

オープンしたファイルの先頭レコードが現在レコードとなる。レコードが 1 つも存在しないときは終端レコードが現在レコードとなる。

ファイルのクローズ

tkse_cls_fil

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_cls_fil(W fd);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
---	----	-------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない。
E_IO	入出力エラーが発生した。

解説

オープンしたファイルをクローズする。

ファイルをオープンしたプロセスが終了したときには、自動的にそのファイルはクローズされる。

ファイルの削除

tkse_del_fil

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_fil(LINK *org, LINK *lnk, W force);
```

パラメータ

LINK	*org	削除対象ファイルの親ファイル NULL 親ファイル指定なし
LINK	*lnk	削除対象ファイル
W	force	強制削除指定 =0 : 削除対象ファイルがリンクレコードを含むときは削除しない。 ≠0 : 削除対象ファイルがリンクレコードを含むときも削除する。

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード ≥ 0 正常終了(削除した結果参照カウント0となったリンクレコードの数)
----	------	--

エラーコード

E_FACV	ファイル(org)のアクセス権(W)がない(org≠NULLの時)
E_MACV	アドレス(org, lnk)のアクセスは許されていない
E_BUSY	ファイル(org)は既に排他的にオープンされている為、同時にファイルをオープンすることができなかった(org≠NULLの時)。

ファイル(lnk)はオープン中である、または作業ファイルである。

ファイル(lnk)の参照カウントは0でない(org=NULLの時)。

ファイル(lnk)を示すリンクレコードは他のオープンで現在レコードとして使用されている

(org=NULLの時)。

E_IO	入出力エラーが発生した
E_LOCK	ファイル(lnk)を示すリンクレコードは、他からロックされている(org≠ NULLの時)
E_NOEXS	ファイル(org, lnk)は存在していない(または、org 内に指定されたファイル(lnk)を示すリンクレコードが存在しない)

E_NOFS ファイル(org, lnk)の属するファイルシステムは接続されていない

E_PERM ファイル(lnk)は削除不可である(削除不可属性がセットされている)

E_REC ファイル(lnk)は リンクレコードを含んでいる(force=0の時)

E_RDONLY ファイル(org)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である(org≠ NULLの時)

E_SYSTEMMEM ファイル(Ink)の属するファイルシステムは書込不可である
システムのメモリ領域が不足した

解説

org で指定した親ファイル内の Ink で指定したファイルを示すリンクレコードを削除し、そのファイルの参照カウントを -1 する。その結果、参照カウントが 0 になった場合には、Ink で指定されたファイル自体を削除する。この場合、親ファイルの書き込み(W)アクセス権が必要となる。

親ファイルの指定なし (org = NULL) のときは、Ink で指定したファイルの参照カウントが 0 の場合にファイルを削除する。参照カウントが 0 でない場合はエラーとなる。

削除対象ファイルがリンクファイルのときは、リンクファイル自体が削除の対象となり、リンクファイルの参照先のファイルは削除されることはない。

強制削除指定なし (force = 0) のときは、削除対象ファイルがリンクレコードを含むときはエラーとして削除しない。強制削除指定あり (force ≠ 0) のときは、削除対象ファイルがリンクレコードを含むときも削除し、含まれるリンクレコードが示すファイルの参照カウントを -1 し、その結果、参照カウントが 0 となったリンクレコードの数をリターン値とする。

削除対象ファイルが以下のいずれかのときは削除されずにエラーとなる。

- ・ 削除不可属性が設定されているとき
- ・ オープンしているプロセスが存在しているとき
- ・ 作業ファイルとしているプロセスが存在しているとき

書込不可属性がセットされていた場合でも削除可能である。

現在レコード移動

tkse_see_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_see_rec(W fd, W offset, W mode, W *recnum);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	offset	移動オフセット
W	mode	移動モード
	= 0	現在レコード番号 + offset のレコード番号位置に移動
	> 0	offset のレコード番号位置に移動 offset ≥ 0 でなくてはならない
	< 0	終端レコード番号 + offset のレコード番号位置に移動 offset ≤ 0 でなくてはならない
W	*recnum	移動後の現在レコード番号の格納領域 NULL 格納しない

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (recnum) のアクセスは許されていない
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_REC	存在するレコードの範囲を越えた

解説

オープンしたファイルの現在レコード位置を指定した位置に移動する。
指定した移動先が存在するレコードの範囲を越える場合はエラーとなり、現在レコードは変化しない。

レコード検索

tkse_fnd_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fnd_rec(W fd, W mode, UW typemask, UH subtype, W *recnum);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	mode	検索モード(検索開始位置/方向の指定) (F_FWD F_NFWD F_BWD F_NBWD F_TOPEND F_ENDTOP) F_FWD 現在レコードから終端レコードまで F_NFWD 現在レコードの次のレコードから終端レコードまで F_BWD 現在レコードから先頭レコードまで F_NBWD 現在レコードの前のレコードから先頭レコードまで F_TOPEND 先頭レコードから終端レコードまで F_ENDTOP 終端レコードから先頭レコードまで
UW	typemask	検索対象レコードタイプのビットマスク LSB タイプ 0 に対応 MSB タイプ 31 に対応
UH	subtype	検索対象レコードサブタイプ 0 全サブタイプが対象(サブタイプのチェックなし)
W	*recnum	検索結果の現在レコード番号の格納領域 NULL 格納しない

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード ≥ 0 正常終了(検索したレコードタイプ)
----	------	-------------------------------------

エラーコード

E_MACV	アドレス(recnum)のアクセスは許されていない
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_PAR	パラメータが不正である(modeが不正)
E_REC	指定した検索条件に合うレコードは存在しない(typemask=0の場合も含む)

解説

オープンしたファイル内の指定したレコードを検索し、見つけたレコードを現在レコードとする。
対象レコードが見つからなかったときはエラーとなり、現在レコードは変化しない。

リンクレコード検索

tkse_fnd_Ink

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fnd_Ink(W fd, W mode, LINK *Ink, UH subtype, W *recnum);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	mode	検索モード(検索開始位置/方向/内容の指定) (F_FWD F_NFWD F_BWD F_NBWD F_TOPEND F_ENDTOP) [F_SFILE] [F_SNAME] [F_SATR1] [F_SATR2] [F_SATR3] [F_SATR4] [F_SATR5] F_FWD~F_ENDTOP tkse_fnd_rec() と同じ F_SFILE Ink と同一のファイルを示すリンクレコード F_SNAME Ink と同一のファイル名のファイルを示すリンクレコード F_SATR1 Ink と同一の属性データ 1 を持つリンクレコード F_SATR2 Ink と同一の属性データ 2 を持つリンクレコード F_SATR3 Ink と同一の属性データ 3 を持つリンクレコード F_SATR4 Ink と同一の属性データ 4 を持つリンクレコード F_SATR5 Ink と同一の属性データ 5 を持つリンクレコード
LINK	*Ink	検索対象リンク F_SFILE~F_SATR5 を指定したときのみ有効
UH	subtype	検索対象レコードサブタイプ 0 全サブタイプが対象(サブタイプのチェックなし)
W	*recnum	検索結果の現在レコード番号の格納領域 NULL 格納しない

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(Ink, recnum)のアクセスは許されていない(Ink は検索条件を指定した場合のみアクセスされる)
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない

E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_PAR	パラメータが不正である(mode が不正)
E_REC	指定した検索条件に合うレコードは存在しない
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

オープンしたファイル内の指定したリンクレコードを検索し、見つけたリンクレコードを現在レコードとする。対象レコードが見つからなかったときはエラーとなり、現在レコードは変化しない。

レコード読み込み

tkse_rea_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_rea_rec(W fd, W offset, B *buf, W size, W *r_size, UH *subtype);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	offset	読み込み開始バイト位置 (≥ 0)
B	*buf	読み込みデータ格納領域 NULL 格納しない
W	size	読み込みデータ格納領域のバイトサイズ (≥ 0)
W	*r_size	開始バイト位置からの残りバイトサイズ (レコードサイズ - offset) の格納領域 NULL 格納しない
UH	*subtype	レコードサブタイプの格納領域 NULL 格納しない

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード ≥ 0 正常終了 (現在レコードのレコードタイプ)
----	------	--

エラーコード

E_MACV	アドレス (buf, r_size, subtype) のアクセスは許されていない
E_ENDR	現在レコードは終端レコードである
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない、または F_WRITE オープンである。
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LOCK	現在レコードは他からロックされている
E_PAR	パラメータが不正である (size < 0, offset < 0, リンクレコードで offset, size が不正)

解説

オープンしたファイルの現在レコードを読み込む。

レコードサイズ < offset + size のときは、buf には (レコードサイズ - offset) バイトのデータのみ読み込まれて格納される。

offset \geq レコードサイズ、buf = NULL、または size = 0 のときは buf には何も格納されずに *r_size、

*subtype に対応する値が格納される。これは、レコードサイズやサブタイプのみを取り出す場合に使用される。

現在レコードがリンクレコードのときは、LINK 構造体全体の内容が buf に読み出され、*r_size には LINK 構造体のサイズが格納される。この場合、offset = 0、size \geq LINK 構造体のサイズ（または size = 0）でなくてはならない。

現在レコードが終端レコードのとき、または他プロセスからロックされているときはエラーとなる。

レコード書き込み

tkse_wri_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_wri_rec(W fd, W offset, B *buf, W size, W *r_size, UH *subtype, UW units);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	offset	書き込み開始バイト位置 ($-1 \leq \text{offset} < \text{レコードサイズ}$) -1: レコードの最後への書き込み(追加)
B	*buf	書き込みデータへのポインタ NULL 書き込まない
W	size	書き込みデータのバイトサイズ (≥ 0)
W	*r_size	開始バイト位置からの残りバイトサイズ (書き込み後のレコードサイズ - offset)の格納領域 NULL 格納しない
UH	*subtype	変更するレコードサブタイプへのポインタ NULL 変更しない
UW	units	ブロック獲得単位 (K バイト) 0 任意

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (buf, r_size, subtype) のアクセスは許されていない
E_ENDR	現在レコードは終端レコードである
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない、または F_READ オープンである。
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LOCK	現在レコードは他からロックされている
E_NODSK	ディスクの領域が不足した、または指定された連続ブロック領域が獲得できなかった。
E_PAR	パラメータが不正である (size < 0, offset が不正, リンクレコードで offset, size が不正)。
E_LIMIT	ファイルのサイズがシステムの制限を越えた

オープンしたファイルの現在レコードに書き込む。

レコードサイズ $< \text{offset} + \text{size}$ のときは、書き込み後にレコードサイズは増加する。

units はレコードサイズが増加したために必要となった追加ブロックの獲得の単位を K バイト単位で指定するもので、units サイズ以上 (size 以下) の連続ブロック領域を割り当てることを指定する。

units = 0 はブロックの割り当て方法は任意であることを意味する。

size = 0、または buf = NULL のときは、データの書き込みは行わないが subtype \neq NULL であればレコードサブタイプは変更する。

buf = NULL で レコードサイズ $< \text{offset} + \text{size}$ のときは、レコードサイズを増加するが増加した部分のデータは不定となる。これは units 指定と組み合わせてレコードの追加ブロック領域をあらかじめ確保するとき使用する。

offset = -1 のときは、常にその時点のレコードの最後にデータを書き込み、*r_size には size の値が格納される。同一レコードを複数のプロセスがオープンして同時に書き込む場合でもこの指定により別のプロセスが書き込んだデータを上書きしないことが保証される。

現在レコードがリンクレコードのときは buf の内容は LINK 構造体となるが、属性データ部分のみが書き込まれ、参照するファイル自体を変更することはできない。この場合、offset = 0、size \geq LINK 構造体のサイズ (または size = 0) でなくてはならない。

現在レコードが終端レコードのとき、または他プロセスからロックされているときはエラーとなる。

レコード挿入

tkse_ins_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ins_rec(W fd, B *buf, W size, W type, UH subtype, UW units);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
B	*buf	挿入レコードのデータへのポインタ NULL データは書き込まない
W	size	挿入レコードのバイトサイズ(≥0)
W	type	挿入レコードのレコードタイプ
UH	subtype	挿入レコードのレコードサブタイプ
UW	units	ブロック獲得単位(Kバイト)
UH	subtype	挿入レコードのレコードサブタイプ 0 任意

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(buff)のアクセスは許されていない
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない、または F_READ オープンである。
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LIMIT	リンクの参照先のファイルの参照カウントがシステムの制限(255)を越えた ファイルのサイズがシステムの制限を越えた
E_NODSK	ディスクの領域が不足した、または指定された連続ブロック領域が獲得できなかった。
E_NOEXS	リンクの参照先のファイルは存在していない
E_PAR	パラメータが不正である(type が不正、size<0、units が不正、type=0の時の size, buff が不正)
E_REC	リンクは別ファイルシステムを参照している

解説

オープンしたファイルの現在レコードの直前に新規のレコードを挿入する。

units は挿入したレコードで必要とするブロックの獲得の単位を K バイト単位で指定するもので、units サイズ以上 (size 以下) の連続ブロック領域を割り当てることを指定する。units = 0 はブロックの割り当て方法は任意であることを意味する。

buf = NULL のときは、挿入したレコードのサイズは size となるが、そのデータは不定となる。これは units 指定と組み合わせて、レコードのブロック領域をあらかじめ確保するために使用する。

type = 0 のときはリンクレコードの挿入であり、buf の内容は LINK 構造体となる。リンクレコードの挿入により、そのリンクの示すファイルの参照カウントは +1 される。この場合、buf ≠ NULL、size = LINK 構造体のサイズ、かつリンクの示すファイルは同一ファイルシステム上に存在していなくてはならない。

レコード追加

tkse_apd_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_apd_rec(W fd, B *buf, W size, W type, UH subtype, UW units);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
B	*buf	追加レコードのデータへのポインタ NULL データは書き込まない
W	size	追加レコードのバイトサイズ(≥0)
W	type	追加レコードのレコードタイプ
U	subtype	追加レコードのレコードサブタイプ
UW	units	ブロック獲得単位(Kバイト) 0 任意

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(buff)のアクセスは許されていない
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない、または F_READ オープンである
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LIMIT	リンクの参照先のファイルの参照カウントがシステムの制限(255)を越えた ファイルのサイズがシステムの制限を越えた
E_NODSK	ディスクの領域が不足した、または指定された連続ブロック領域が獲得できなかった
E_NOEXS	リンクの参照先のファイルは存在していない
E_PAR	パラメータが不正である(type が不正、size<0、units が不正、type=0の時の size, buff が不正)
E_REC	リンクは別ファイルシステムを参照している

解説

オープンしたファイルの最後に新規のレコードを挿入する。

現在レコードの位置の関係なく常に最後のレコード(終端レコードの直前) にレコードを挿入する点を

除いて `tkse_ins_rec()` と同一である。

レコード削除

tkse_del_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_del_rec(W fd);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
---	----	-------------

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0	エラーコード
		= 1	正常終了(リンクレコードを削除した結果、参照カウンタ=0 となった)
		= 0	正常終了(上記以外)

エラーコード

E_BUSY	他のオープンで現在レコードとして使用されている
E_ENDR	現在レコードは終端レコードである
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない、または F_READ オープンである。
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LOCK	現在レコードは他からロックされている
E_SYMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

オープンしたファイルの現在レコードを削除し、削除した次のレコードに現在レコードをを移動する。

削除したレコードがリンクレコードのときは、リンクレコードが示すファイルの参照カウンタは -1 され、その結果参照カウンタが 0 となった場合はリターン値は 1 となる。

現在レコードが終端レコードのとき、他プロセスからロックされているとき、または他のオープンで現在レコードとなっているときはエラーとなる。

レコードサイズ縮小

tkse_trc_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_trc_rec(W fd, W size);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	size	縮小するレコードバイトサイズ(≥0)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ENDR	現在レコードは終端レコードである
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない、または F_READ オープンである。
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LOCK	現在レコードは他からロックされている
E_PAR	パラメータが不正である(size<0)
E_REC	現在レコードはリンクレコードである

解説

オープンしたファイルの現在レコードのレコードサイズを size バイトに縮小する。レコードサイズ ≤ size のときは何もしない。

現在レコードが終端レコードのとき、リンクレコードのとき、または他プロセスからロックされているときはエラーとなる。

ファイルの内容交換

tkse_xch_fil

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_xch_fil(W fd_1, W fd_2);
```

パラメータ

W	fd_1	ファイルディスクリプタ 1
W	fd_2	ファイルディスクリプタ 2

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない、または (F_UPDATE F_EXCL) でない オープンである。
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LOCK	現在レコードは他からロックされている(レコードにロックがかかっている)。
E_PAR	パラメータが不正である(fd_1 と fd_2 は同一ファイル)
E_XFS	ファイル(fd_1, fd_2)は異なるファイルシステムに属している
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

オープンした 2 つのファイルの内容を交換する。

交換するのはファイルのデータ部分であり、ファイルの管理情報はアクセス日付と更新日付を除いて元のままとなる。

交換する 2 つのファイルは、同一のファイルシステムに存在し、かつ排他モードで更新用オープンしてなくてはならない。

交換後の現在レコードは、それぞれ先頭レコードとなる。

レコードロック

tkse_loc_rec

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_loc_rec(W fd, W mode);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	mode	ロックモード (F_UNLOCK F_LOCK F_TSLOCK F_CKLOCK) F_LOCK ロック設定(待ち) F_UNLOCK ロック解除 F_TSLOCK ロック設定(待ちなし) F_CKLOCK ロック状態チェック

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ENDR	現在レコードは終端レコードである
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LIMIT	同時にロック可能なレコードの最大数を越えた
E_LOCK	現在レコードは他からロックされている現在レコードは既に他からロックされている (F_TSLOCK/F_CKLOCK 指定時)。 自プロセスの他ファイルディスクリプタから既にロックされている(F_LOCK 指定時)。 他ファイルディスクリプタからのロックであり解除できない(F_UNLOCK 指定時)。
E_DISWA	メッセージハンドラが起動されたため待ち処理が中断された(F_LOCK 指定時)
E_PAR	パラメータが不正である(mode が不正)
E_SYMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

オープンしたファイルの現在レコードに対するロック操作を行う。

F_LOCK (ロック設定(待ち)) が指定された場合は、他プロセスからロックされていたときはロックが解除

されるまで待つ(待ちはプロセス優先度順で同一優先度の場合は待ちに入った順)。自プロセスの同一ファイルディスクリプタからロックしていた場合は何もせずに正常終了。自プロセスの他ファイルディスクリプタからロックしていた場合はエラー。

F_UNLOCK (ロック解除) が指定された場合は、レコードがロックされていない場合は何もせずに正常終了。自プロセスの同一ファイルディスクリプタからロックした場合のみ解除可能で、その他の場合はエラー。

F_TSLOCK (ロック設定(待ちなし)) が指定された場合は、他プロセスまたは他ファイルディスクリプタからロックされていたときはエラー。

F_CKLOCK (ロック状態チェック) が指定された場合は、他プロセスまたは他ファイルディスクリプタからロックされていたときはエラー、そうでないときは何もせずに正常終了。

ロックしたレコードは、ロックしたファイルディスクリプタ以外からの読み込み、書き込み、サイズ変更、および削除が禁止される。

ファイルをクローズ時にはオープンしたプロセスで設定したロックは解除される。

ファイルアクセス権チェック

tkse_chk_fil

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chk_fil(LINK *lnk, W mode, TC *pwd);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象ファイル
W	mode	チェックモード ([F_READ] [F_WRITE] [F_EXCUTE]) [F_EXIST] F_READ 読み込み (R) アクセス権チェック F_WRITE 書き込み (W) アクセス権チェック F_EXCUTE 実行/サーチ (E) アクセス権チェック F_EXIST ファイルの存在チェック
TC	*pwd	パスワード (F_READ または F_WRITE 指定時のみ有効) NULL パスワード指定なし

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード = 0 正常終了 (F_EXIST 以外指定時) ≥ 0 正常終了 (ファイルのアクセス情報 : F_EXIST 指定時)
----	------	--

エラーコード

E_FACV	ファイル(lnk)のアクセス権(F_EXIST以外指定時)がない
E_MACV	アドレス(lnk)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_PAR	パラメータが不正である(modeが不正)
E_PWD	ファイル(lnk)の合言葉が不一致である(F_READ/F_WRITE指定時)
E_RDONLY	ファイル(F_WRITE指定時)の書込不可属性が設定されている、または属するファイルシステムは書込不可である。
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したファイルの指定したアクセスが可能か否かのチェックを行う。

F_READ、F_WRITE、F_EXECUTE の組み合わせで指定したアクセスが不可のときはエラーとなる。

パスワードの機能は現在未サポートのため、pwd には NULL を設定する。

F_EXIST 指定のときは、ファイルが存在しない場合はエラーとなり、存在する場合は以下のアクセス情報をリターン値として戻す。

0.....0 BAPO SRWE

B: アプリケーション属性 2	(1:ON、0:OFF)
A: アプリケーション属性 1	(1:ON、0:OFF)
P: 削除不可属性	(1:ON、0:OFF)
O: 書込不可属性	(1:ON、0:OFF)
S: パスワードの有無	(1:有、0:無)
R: 読み込み(R)アクセス権	(1:有、0:無)
W: 書き込み(W)アクセス権	(1:有、0:無)
E: 実行/サーチ(E)アクセス権	(1:有、0:無)

ファイルアクセスモード変更

tkse_chg_fmd

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_fmd(LINK *lnk, A_MODE *mode);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象ファイル
A_MODE	*mode	変更するアクセスモード

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	ファイル(lnk)の所有者でない、またはレベル0のユーザでない
E_MACV	アドレス(lnk, mode)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_PAR	パラメータが不正である(modeの内容が不正)
E_RDONLY	ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である。
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したファイルのアクセスモードを変更する。

アクセスモードの以下のそれぞれのデータに対して F_NOCHG 指定を行うと、その項目は変更しないことを意味する。

- ・所有者アクセスモード(f_ownac)
- ・グループアクセスレベル(f_grpacc)
- ・一般アクセスレベル(f_pubacc)
- ・所有グループ番号(f_grpno)

アクセスモードの変更は、ファイルシステムのアクセスレベルが 0 のときは誰でも変更可能であるが、アクセスレベルが 0 でないときはファイルの所有者のプロセスのみ変更可能となる。

すでにオープンされているファイルのアクセスモードを変更した場合、その変更はすでにオープンされているものには影響を与えない。

ファイルのアクセス属性変更

tkse_chg_fat

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_fat(LINK *lnk, W attr);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象ファイル
W	attr	変更するアクセス属性 (F_SETONLY F_RSTRONLY F_SETPERM F_RSTPERM F_SETA1 F_RSTA1 F_SETA2 F_RSTA2) F_SETONLY 書き込み不可属性のセット F_RSTRONLY 書き込み不可属性のリセット F_SETPERM 削除不可属性のセット F_RSTPERM 削除不可属性のリセット F_SETA1 アプリケーション属性1のセット F_RSTA1 アプリケーション属性1のリセット F_SETA2 アプリケーション属性2のセット F_RSTA2 アプリケーション属性2のリセット

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	ファイル(lnk)の所有者でない、またはレベル0のユーザでない
E_MACV	アドレス(lnk)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_PAR	パラメータが不正である(attrが不正)
E_RDONLY	ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である。
E_SYSTEMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したファイルのアクセス属性を変更する。

アクセスモードの変更は、ファイルシステムのアクセスレベルが 0 のときは誰でも変更可能であるが、アクセスレベルが 0 でないときはファイルの所有者のプロセスのみ変更可能となる。

すでにオープンされているファイルのアクセスモードを変更した場合、その変更はすでにオープンされているものには影響を与えない。

ファイル名変更

tkse_chg_fnm

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_fnm(LINK *lnk, TC *name);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象ファイル
TC	*name	変更するファイル名 (TNULL、または最大ファイル名文字数まで有効)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	ファイル(lnk)の所有者でない、またはレベル0のユーザでない
E_MACV	アドレス(lnk, name)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_FNAME	ファイル名(name)は空または不正である
E_PERM	ファイル(lnk)は削除不可である(削除不可属性がセットされている)
E_RDONLY	ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である。
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したファイルのファイル名を変更する。

ファイル名の変更は、ファイルシステムのアクセスレベルが 0 のときは誰でも変更可能であるが、アクセスレベルが 0 でないときはファイルの所有者のプロセスのみ変更可能となる。

書き込み不可属性、または削除不可属性のセットされているファイルのファイル名の変更はできない。

指定したファイルがリンクファイルのときは、参照先のファイル名およびリンクファイル内に保持されている参照ファイル名の両方が変更される。

ファイル日時変更

tkse_chg_ftm

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_ftm(LINK *lnk, F_TIME *times);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象ファイル
F_TIME	*times	変更する日時
	NULL	現在日時に設定

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	ファイル(lnk)の所有者でない、またはレベル0のユーザでない
E_MACV	アドレス(lnk, times)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_RDONLY	ファイル(lnk)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である。
E_SYSTEMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したファイルの保存期限、最新アクセス日時、および最新更新日時を変更する。

F_TIME のそれぞれの値が ≤ 0 のときはその項目は変更しない。

ファイル日時の変更は、ファイルシステムのアクセスレベルが 0 のときは誰でも変更可能であるが、アクセスレベルが 0 でないときはファイルの所有者のプロセスのみ変更可能となる。

ファイル情報の取得

tkse_fil_sts

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fil_sts(LINK *lnk, TC *name, F_STATE *stat, F_LOCATE *locat);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象ファイル
TC	*name	ファイル名の格納領域(最大ファイル名+1文字分の領域) NULL 格納しない
F_STATE	*stat	ファイル管理情報の格納領域 NULL 格納しない
F_LOCATE	*locat	ファイル所在情報の格納領域 NULL 格納しない

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード ≥ 0 正常終了(ファイルの参照カウント)
----	------	-------------------------------------

エラーコード

E_MACV	アドレス(lnk, name, stat, locat)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したファイルの情報を取り出す。

ファイル情報の取得

tkse_ofl_sts

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ofl_sts(W fd, TC *name, F_STATE *stat, F_LOCATE *locat);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
TC	*name	ファイル名の格納領域(最大ファイル名+1文字分の領域) NULL 格納しない
F_STATE	*stat	ファイル管理情報の格納領域 NULL 格納しない
F_LOCATE	*locat	ファイル所在情報の格納領域 NULL 格納しない

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード
		≥ 0 正常終了(ファイルの参照カウント)

エラーコード

E_MACV	アドレス(name, stat, locat)のアクセスは許されていない
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

オープンしたファイルの情報を取り出す。

リンクファイル情報の取得

tkse_lnk_sts

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_lnk_sts(LINK *lnk, F_LINK *stat);
```

パラメータ

LINK	*lnk	対象リンクファイル
F_LINK	*stat	リンクファイル情報の格納領域
	NULL	格納しない

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0	エラーコード
		≥ 0	正常終了(リンクファイルの参照カウント)

エラーコード

E_MACV	アドレス(lnk, stat)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(lnk)は存在していない
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_NOLNK	リンクファイルではない
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したリンクファイルのリンクファイル情報を取り出す。
 指定したファイルがリンクファイルでないときはエラーとなる。

リンクファイルの同期

tkse_syn_Ink

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_syn_Ink(LINK *Ink, W opt);
```

パラメータ

LINK	*Ink	対象リンクファイル
W	opt	同期属性
		=0 チェックのみ
		≠0 チェックおよび更新

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード
		≥ 0 正常終了(同期状態)

エラーコード

E_MACV	アドレス(Ink)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイル(Ink)は存在していない
E_NOFS	ファイル(Ink)またはファイル(Ink)の参照先のファイルの属するファイルシステムは接続されていない。
E_NOLNK	リンクファイルではない
E_RDONLY	ファイル(Ink)は書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である。
E_SYSTEMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したリンクファイルが保持しているファイル名、生成日時と、参照先のファイルの実際のファイル名、生成日時が一致しているかどうかをチェックする。

opt = 0 のときはチェックのみを行い、opt ≠ 0 のときは異なっていた場合は、指定したリンクファイルが保持している情報を参照先のファイルの実際のファイル名、生成日時と一致するように更新する。

リターン値は以下の同期状態となる。

F_SYNC	一致している。
F_DNAME	ファイル名が異なっていた

F_DDATE 生成日時が異なっていた

F_DBOTH ファイル名と生成日時の両方が共に異なっていた

指定したファイルがリンクファイルでないときはエラーとなる。

デフォルトアクセスモードの取得

tkse_get_dfm

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_dfm(DA_MODE *mode);
```

パラメータ

DA_MODE	*mode	デフォルトアクセスモードの格納領域
---------	-------	-------------------

```
typedef struct {
    UH    f_ownacc;    /* 所有者アクセスモード */
    UH    f_grpacc;    /* グループアクセスレベル */
    UH    f_pubacc;    /* 一般アクセスレベル */
    H     f_grpno;     /* グループ番号(0~4) */
    UH    f_gacc[N_GRP]; /* グループアクセスレベル */
} DA_MODE;
```

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(mode)のアクセスは許されていない

解説

デフォルトアクセスモードを取り出す。

デフォルトアクセスモードは、ファイルの生成時にアクセスモードを指定しなかったときに適用されるデフォルトのアクセスモードである。

f_gacc[4] は、ユーザの所属するグループのそれぞれに対して設定されているグループアクセスレベルを示す単なる参照用のデータであり、f_grpacc が実際のグループアクセスレベルとして適用される。

デフォルトアクセスモードの設定

tkse_set_dfm

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_set_dfm(DA_MODE *mode);
```

パラメータ

DA_MODE	*mode	設定するデフォルトアクセスモード
---------	-------	------------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である (mode の内容が不正)
E_MACV	アドレス (mode) のアクセスは許されていない

解説

デフォルトアクセスモードを設定する。

変更したデフォルトアクセスモードは、全プロセスに対して有効となる。

ファイルシステムの接続

tkse_att_fls

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_att_fls(TC *dev, TC *name, LINK *lnk, UW mode);
```

パラメータ

TC	*dev	デバイス名
TC	*name	接続名 (TNULL、または最大接続名文字数まで有効)
LINK	*lnk	接続したファイルシステムのルートファイルのリンクの格納領域 NULL 格納しない
UW	mode	接続モード (FS_SYNC FS_ASYNC FS_RDONLY) FS_SYNC : 同期書き込み FS_ASYNC : 非同期書き込み FS_RDONLY : 書き込み禁止

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	論理デバイス (dev) のアクセス権 (接続) がない
E_MACV	アドレス (dev, name, lnk) のアクセスは許されていない
E_BUSY	論理デバイス (dev) は既にオープンされている、または接続されている
E_OBJ	接続名 (name) は既に存在しているまたは同一のファイルシステム名のファイルシステムが既に接続されている。
E_FNAME	ファイル名 (name) は空または不正である
E_IO	入出力エラーが発生した
E_LIMIT	同時接続可能な最大ファイルシステム数を越えた
E_NODEV	デバイス (dev) へのアクセスができない
E_NOEXS	デバイス (dev) は登録されていない、またはブロック型デバイスでない
E_NOMDA	デバイス (dev) のメディアが存在しない
E_ILFMT	標準ファイルシステムの形式ではない
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したデバイス上に存在するファイルシステムを指定した接続名でシステムに接続する。

接続名は、接続したファイルシステムのルートファイルを絶対パス名により指定するために使用され、すでに接続済みの接続名と同じであってはいけない。

FS_SYNC（同期書き込み）を指定した場合は、ファイルへの書き込みは書き込みのシステムコールを実行した時点で必ず行われる。

FS_ASYNC（非同期書き込み）を指定した場合は、ファイルへの書き込みは書き込みのシステムコールを実行した時点で行われるとは限らない。

FS_RDONLY（書き込み禁止）を指定した場合は、ファイルへの書き込みはすべて禁止される。

すでに接続済みのファイルシステムを再度接続しようとしたとき、また、接続しようとしたファイルシステムのファイルシステム名と同一のファイルシステム名を持つファイルシステムがすでに接続されていたときはエラーとなる。

ファイルシステムを接続するには、デバイスに対する接続アクセス権が必要となる。

ファイルシステムの切断

tkse_det_fls

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_det_fls(TC *dev, W eject);
```

パラメータ

TC	*dev	デバイス名
W	eject	イジェクト指定
		=0 イジェクトしない
		≠0 イジェクトする(イジェクト不可能なデバイスの時は無視)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	論理デバイス(dev)のアクセス権(接続)がない
E_MACV	アドレス(dev)のアクセスは許されていない
E_BUSY	ファイルシステムは使用中である
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	デバイス(dev)は登録されていない、またはブロック型デバイスでない
E_NOFS	論理デバイス(dev)上の属するファイルシステムは接続されていない
E_NOMDA	デバイスのメディアが存在しない
E_RDONLY	ファイルは書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したデバイス上の接続済みのファイルシステムをシステムから切り離す。このとき、メモリ上に一時的に保持されている内容があればファイルシステム上にすべて書き出す。

切断の対象となるファイルシステム内のファイルがオープンされているとき、または作業ファイルとしているプロセスが存在しているときは、切断できない。

ファイルシステムを切断するには、デバイスに対する接続アクセス権が必要となる。

ファイルシステムの同期

tkse_syn_fls

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_syn_fls(void);
```

パラメータ

なし

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOMDA	デバイスのメディアが存在しない
E_RDONLY	ファイルは書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

メモリ上に一時的に保持されていた内容をファイルシステム上にすべて書き出し、ファイルシステム全体を矛盾ないように更新する。接続されているすべてのファイルシステムに対して行う。

ファイルシステム管理情報の取得

tkse_fls_sts

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_fls_sts(TC *dev, FS_STATE *buff);
```

パラメータ

TC	*dev	デバイス名
FS_STATE	*buff	ファイルシステム管理情報の格納領域

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0	エラーコード
		= 0	正常終了(ファイルシステムは書込可)
		= 1	正常終了(ファイルシステムは書込不可)

エラーコード

E_FACV	論理デバイス(dev)のアクセス権(接続)がない
E_MACV	アドレス(dev, buf)のアクセスは許されていない
E_BUSY	論理デバイスは既にオープンされている
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NODEV	デバイス(dev)へのアクセスができない
E_NOEXS	デバイス(dev)は登録されていない、またはブロック型デバイスでない
E_NOMDA	デバイス(dev)のメディアが存在しない
E_ILFMT	標準ファイルシステムの形式ではない
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したデバイス上の接続済みのファイルシステムの管理情報を取り出す。

ファイルシステムの管理情報を取り出すためには、デバイスに対する接続アクセス権が必要となる。

ファイルシステム情報の変更

tkse_chg_fls

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_fls(TC *dev, TC *fs_name, TC *fs_locate);
```

パラメータ

TC	*dev	デバイス名 NULL の場合エラーとなる
TC	*fs_name	変更するファイルシステム名 NULL 変更しない
TC	*fs_locate	変更するデバイス所在名 NULL 変更しない

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FACV	論理デバイス (dev) のアクセス権 (接続、書込) がない
E_MACV	アドレス (dev, fs_name, fs_locate) のアクセスは許されていない
E_BUSY	論理デバイスは既にオープンされている
E_OBJ	指定したファイルシステム名のファイルシステムは既に存在している (接続されている)
E_FNAME	ファイルシステム名は空、または不正
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NODEV	デバイス (dev) へのアクセスができない
E_NOEXS	デバイス (dev) は登録されていない、またはブロック型デバイスでない
E_NOMDA	デバイス (dev) のメディアが存在しない
E_RDONLY	ファイルは書込不可である、または属するファイルシステムは書込不可である
E_ILFMT	標準ファイルシステムの形式ではない
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定したデバイス上の接続済みのファイルシステムのファイルシステム名およびデバイス所在名を変更する。ファイルシステム情報を変更するには、デバイスに対する接続アクセス権、および書き込みアクセス権が

必要となる。

リンクの順次取得

tkse_get_nlk

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_nlk(LINK *lnk);
```

パラメータ

LINK	*lnk	開始ファイルのリンク (入力) 次のファイルのリンクの格納領域 (出力)
------	------	---

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード ≥ 0 正常終了(取り出したファイルの参照カウント)
----	------	--

エラーコード

E_MACV	アドレス(lnk)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOFS	ファイル(lnk)の属するファイルシステムは接続されていない
E_NOEXS	ファイル(lnk)より大きなファイル ID を持つファイルは存在していない
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

指定した開始ファイルのファイル ID より大きなファイル ID を持つファイルのうち最小のファイル ID を持つファイルへのリンクを取り出す。

開始ファイルのファイル ID は実際には存在しないファイルでも良い。取り出したファイルのリンクの属性データはすべて 0 となる。

ファイルシステムのルートファイル (ファイル ID = 0) からリンクを順次取得することにより、ファイルシステム上に存在するすべてのファイル (参照カウント = 0 のファイルも含む) へのリンクを取り出すことができる。

ファイルシステムの取得

tkse_lst_fls

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_lst_fls(F_ATTACH *buff, W cnt);
```

パラメータ

```
F_ATTACH    *buff          ファイルシステム接続情報の格納領域 (配列)
typedef struct {
    TC        a_name[L_CONNM]; /* 接続名 */
    TC        dev[L_DEVM];    /* 論理デバイス名 */
} F_ATTACH;
```

```
W           cnt           > 0      buff の要素数を示す。
                        = F_GETDEV   デバイス名を取り出す。
                        = F_GETNAM   接続名を取り出す。
```

リターンパラメータ

```
ER          ercd         < 0      エラーコード
                        ≥ 0      正常終了(接続済みのファイルシステム数)
                        = 1      正常終了(F_GETDEV, F_FETNAM 指定時)
```

エラーコード

```
E_MACV      アドレス(buff)のアクセスは許されていない
E_NOFS      ファイルシステムは接続されていない(cnt=-1, -2の時)
E_PAR       パラメータが不正である(cnt=0, <-2)
```

解説

接続済みのファイルシステムの接続名とデバイス名と取り出す。

cnt が > 0 の場合は、接続されているすべてのファイルシステムの接続情報を buff に取り出す。

接続されているファイルシステムの数が指定した要素数(cnt)より多い場合は、最初の要素数(cnt)個のみを取り出す。

cnt に F_GETDEV が指定された場合は、buff->a_name[] に設定した接続名に対応するデバイス名を buff->dev[] に取り出す。

cnt に F_GETNAM が指定された場合は、buff->dev[] に設定したデバイス名に対応する接続名を

buff->a_name[] に取り出す。

レコードのマップ

tkse_map_rec

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_map_rec(W fd, W offset, B **addr, W size, W mode);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	offset	マップ開始バイトオフセット
B	**addr	マップされたメモリアドレスの格納領域
W	size	マップするバイトサイズ
W	mode	マップモード ([F_READ] [F_WRITE] [F_EXECUTE]) [F_COMMON F_SYSTEM] F_READ 読み込み用マップ F_WRITE 書き込み用マップ F_EXECUTE 実行用マップ F_COMMON 共有メモリ空間にマップ F_SYSTEM システムメモリ空間にマップ

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード > 0 正常終了(マップ ID)
----	------	------------------------------------

エラーコード

E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない マップモードとオープンモードが矛盾している
E_REC	現在レコードはリンクレコードである
E_MACV	アドレス(addr)のアクセスは許されていない
E_ENDR	現在レコードは終端レコードである
E_LOCK	現在レコードは他からロックされている
E_IO	入出力エラーが発生した
E_PAR	パラメータが不正である
E_NOSPT	システムの制限によりマップできない

解説

オープンしたファイルの現在レコードの offset から size バイトをメモリ空間上にマップする。マップされたレコードの内容はメモリとしてアクセスすることができる。

F_COMMON を指定した場合には、共有メモリ空間上にマップされる。この場合、すべてのプロセスからアクセス可能となる。F_SYSTEM を指定した場合には、システムメモリ空間上にマップされる。この場合、すべてのシステムプロセスからアクセス可能となる。マップしたプロセス自身であっても、一般のユーザプロセスからはアクセスできない。したがって、通常のアプリケーションはこの指定を使用すべきではない。

F_COMMON, F_SYSTEM のいずれも指定しなければ、マップしたプロセスのローカルメモリ空間上にマップされる。この場合、マップしたプロセス以外からアクセスすることはできない。

マップされるアドレスはシステムで決定され、アプリケーション側から指定することはできない。

マップモードの指定はオープンしたモードに矛盾してはいけない。(E_FD)

- ・ F_READ オープンでは、F_WRITE でマップできない。
- ・ F_WRITE オープンでは、F_READ および F_EXECUTE でマップできない。

リンクレコードはマップできない。(E_REC)

マップ中は、次の操作は禁止され E_BUSY となる。

- ・ del_rec マップしているレコードを対象とする場合。
- ・ wri_rec マップしているレコードを対象とする場合。
- ・ trc_rec マップしているレコードを対象とする場合。
- ・ xch_fil マップしているレコードを含むファイルを対象とする場合。

次の場合には、マップできないという制限がある。

- ・ リムーバブルメディア上のファイルシステム
- ・ 論理ブロックサイズが 4KB 未満のファイルシステム

レコードのアンマップ

tkse_ump_rec

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_ump_rec(W fd, W mapid);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
W	mapid	マップ ID

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない
E_NOEXS	マップ ID は存在していない
E_IO	入出力エラーが発生した

解説

オープンしているファイルのマップ ID で指定したマップを解除する。ファイルのクローズ時にはオープンしたプロセスで設定したマップは解除される。

ファイルシステム接続モードの変更

tkse_chg_fsm

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_chg_fsm(TC *dev, UW mode);
```

パラメータ

TC	*dev	論理デバイス名
UW	mode	接続モード (att_flg の mode と同じ) (FS_SYNC FS_ASYNC FS_RDONLY)
		FS_SYNC 同期
		FS_ASYNC 非同期
		FS_RDONLY 書き込み禁止

リターンパラメータ

ER	ercd	< 0 エラーコード
		≥ 0 正常終了(変更前の接続モード)

エラーコード

E_FACV	論理デバイス(dev)に接続アクセス権がない
E_MACV	アドレス(dev)のアクセスが許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した
E_PAR	パラメータが不正である
E_NOFS	論理デバイス(dev)は、ファイルシステムとして接続されていない

解説

dev のデバイスの接続状態を mode で指定した接続モードに変更する。dev はすでに接続されているデバイスでなければならない。リターン値に変更前の接続モードを返す。

接続モードを変更するためには、dev に対する接続アクセス権が必要である。

接続モード変更前が書き込み可であった場合、書き込み禁止に変更しても変更前に行われた tkse_map_rec() による書き込みモードのレコードマップはそのまま有効となり、書き込みも行われる。F_WRITE または F_UPDATE でオープンしているファイルがあるとき、接続モードを書き込み禁止にすると、そのファイルに対する tkse_wri_rec() 等の書き込みが E_RDONLY となる。

ファイル単位の同期

tkse_syn_fil

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_syn_fil(W fd);
```

パラメータ

W	fd	ファイルディスクリプタ
---	----	-------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_FD	ファイルディスクリプタは存在していない

解説

指定されたオープン中のファイルに関して、一時的にメモリに保持されている内容をディスクに書き出す。レコードマップ(tkse_rec_map)上による書き込みも同様にディスクに書き出される。

4.9 ファイルシステム共有管理

4.9.1 概要

AMP TKSE のファイルシステム共有管理機能は、AMP TKSE 間でファイルシステムを共有する機能である。他の AMP TKSE にて既に接続されているファイルシステムを共有元とし、自身の標準入出力管理のファイルシステムとして操作することができる。共有元の AMP TKSE には、実際にディスクデバイスが存在しなくてはならない。

ファイルシステム共有管理機能が提供するののは、ファイルシステムの共有とその解除の機能のみである。共有したファイルシステムに対する操作は、標準入出力管理の API を用いて行なう。

共有したファイルシステムのファイルシステムタイプは、MOUNT_SFS（共有ファイルシステム）となる。他のファイルシステムと同様に操作を行うことができるが、接続の切断（tkse_detach）はできない。共有ファイルシステムの使用を終えたときには、共有の解除を行なう。

共有ファイルシステム上のファイルに対して、データの読み書きを行なう場合は、指定するファイルバッファ領域は必ずカーネル間共有メモリを指定しなくてはならない。対象となるのは以下の標準入出力管理のコールである。

- tkse_read
- tkse_write
- tkse_getdents
- tkse_getfsstat

4.9.2 システムコール

ファイルシステムの共有

tkse_sharefs

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_sharefs(ID kdmid, const char *sfsnm, const char *connm, int mode);
```

パラメータ

ID	kdmid	カーネル・ドメイン ID
const char*	sfsnm	共有する既存のファイルシステムの接続名
const char*	connm	共有したファイルシステムの新しい接続名
int	mode	接続モード [SF_RDONLY] SF_RDONLY 0x0001 読み込みのみ

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	kdmid が不正である
E_NOFS	ファイルシステムが接続されていない
E_OBJ	既に共有されている

解説

kdmid で指定したカーネルの AMP TKSE で、sfsnm で指定された接続名のファイルシステムを、自身のファイルシステムとして共有する。共有したファイルシステムの接続名は connm となる。

kdmid に自 AMP TKSE を指定することはできない。

sfsnm は既に接続されているファイルシステムの接続名でなくてはならない。本コールは接続済みのファイルシステムを共有するだけであり、新たに接続する機能は無い。

connm に NULL (0) が指定された場合は、共有したファイルシステムの接続名は sfsnm となる。

mode に SF_RDONLY を指定した場合は、ファイルシステムを読み込み専用として共有する。

共有ファイルシステムは使用をやめる場合は、共有の解除 (tkse_removefs) を行なう。共有ファイルシステムの切断 (tkse_detach) はできない。また、共有元の AMP TKSE において、共有されているファイルシステムの切断 (tkse_detach) もできない。

ファイルシステムの共有解除

tkse_removefs

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_removefs(const char *connm);
```

パラメータ

const char*	connm	デバイス接続名
-------------	-------	---------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	共有されていない（既に共有が解除されている）

解説

connm で指定された接続名の共有ファイルシステムの共有を解除する。

以降、その共有ファイルシステムは使用できない。

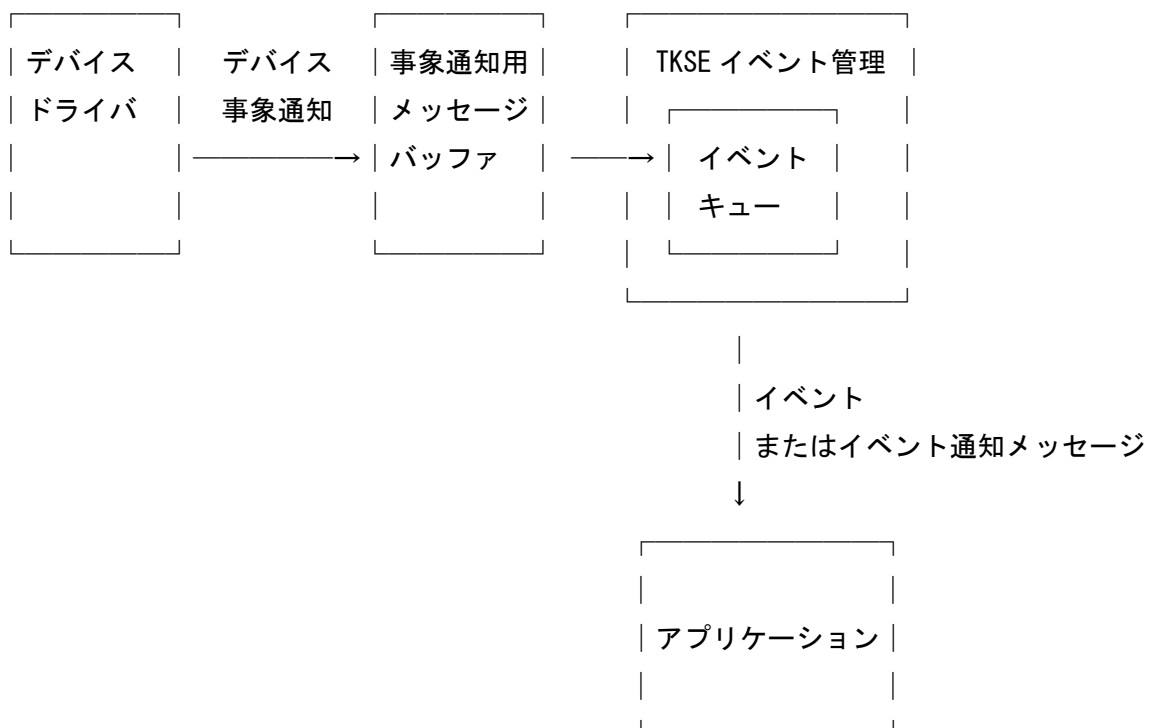
指定した共有ファイルシステムに使用中のファイル（オープンされているファイル）が存在する場合は、共有は解除できない。

4.10 イベント管理

4.10.1 概要

AMP TKSE のイベント管理機能は、各種デバイスからの事象の通知を「イベント」という形で統一的に取り扱う。イベント管理機能の主な目的は、インタラクティブなヒューマンインタフェースを実現することである。よって、イベント管理の対象となるデバイスは、キーボードやポインティングデバイスを主として想定しているが、その他のデバイスも対応可能である。

イベント管理の仕組みを以下に示す。



[図 12] イベント管理の位置付け

各種デバイスからの事象は、AMP T-Kernel のデバイス事象通知の機能を用いてイベント管理に伝えられる。イベント管理は、デバイスからの事象通知を基にイベントを生成し、イベントキューに順次格納する。

イベント管理とデバイスとのインタフェースは、原則としてデバイス事象通知のみとする。イベント管理から直接デバイスを制御する機能は提供しない。また、イベント管理が特定のデバイスに依存することはない。

アプリケーションはイベントキューからイベントを順次取り出し、それに対応するアクションを実行する。またアプリケーションは、イベント発生のお知らせをプロセス間メッセージ機能を用いて取得することも可能である。その際、イベント発生時に、プロセス間メッセージ機能のイベント発生のお知らせ (tkse_brk_msg) が呼び出される。

ある時点では特定の 1 つのプロセスのみがイベント管理機能を使用してイベントを取り出す、というルールを

前提とする。アプリケーションはこのルールに従った動作をしなくてはならない。イベント管理機能自体では、このルールを保証する機構は提供していない。

イベント管理機能は、自 AMP TKSE のイベントキューのみを対象とする。また、イベントキューに格納されるイベントは、自プロセッサの AMP T-Kernel に登録されているデバイスからのイベントのみである。よって、イベント管理機能はカーネル間では使用できない。

イベント管理機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.10.2 イベントの種類

イベントは、0 ~ 15 のタイプ番号で区別される。イベントタイプとして以下のものを定義する。

- ・タイプ番号 0 ヌルイベント (EV_NULL)
対象とするイベントが発生していないことを示す擬似的なイベント。
- ・タイプ番号 1 ボタンダウンイベント (EV_BUTDWN)
デバイスのボタンが押された時に発生する。
- ・タイプ番号 2 ボタンアップイベント (EV_BUTUP)
デバイスのボタンが離された時に発生する。
- ・タイプ番号 3 キーダウンイベント (EV_KEYDWN)
キーボードのキーが押された時に発生する。
- ・タイプ番号 4 キーアップイベント (EV_KEYUP)
キーボードのキーが離された時に発生する。
- ・タイプ番号 5 自動リポートキーイベント (EV_AUTKEY)
自動リポートの対象となるキーが押され続けていた時に周期的に発生する。自動リポートの対象となるキーを押してから、最初に自動リポートキーイベントが発生するまでの時間(オフセット)、およびその後の発生間隔(インターバル)は任意に設定可能である。
- ・タイプ番号 6 デバイスイベント (EV_DEVICE)
デバイスのある種の操作に伴って発生する汎用的なイベントであり、その内容はデバイスに依存する。ディスク等に取り外し可能メディアを装着した場合などで、このイベントが発生する。
- ・タイプ番号 7 拡張デバイスイベント (EV_EXDEV)
デバイスイベント (EV_DEVICE) に、拡張情報を付加したイベント。
ucode (ユビキタス ID) などの拡張情報を伴うデバイスイベントに対し使用する。

・タイプ番号 8～15 アプリケーションイベント (EV_APPL1 ~ EV_APPL8)

アプリケーションによって自由に使用可能なイベントである。アプリケーション間の通信機能として使用することができる。

また、各イベントタイプに対応したタイプマスクが定義されている。このマスクにより、対象とするイベントのタイプを指定することができる。タイプマスクはビット対応となっており、“1”のビットに対応するタイプのイベントを対象とする。ただし、ヌルイベントに対しては、その性質上マスクは定義されない。

[表 2] イベントタイプ番号とイベントタイプマスク

イベント	タイプ番号	タイプマスク
EV_NULL	0	-----
EV_BUTDWN	1	EM_BUTDWN (0x0001)
EV_BUTUP	2	EM_BUTUP (0x0002)
EV_KEYDWN	3	EM_KEYDWN (0x0004)
EV_KEYUP	4	EM_KEYUP (0x0008)
EV_AUTKEY	5	EM_AUTKEY (0x0010)
EV_DEVICE	6	EM_DEVICE (0x0020)
EV_EXDEV	7	EM_EXDEV (0x0040)
EV_APPL1	8	EM_APPL1 (0x0080)
:	:	:
EV_APPL8	15	EM_APPL8 (0x4000)

なお、タイプマスクとして以下の特殊なマスクを定義する。

```
EM_NULL 0x0000
EM_ALL  0x7fff
```

4.10.3 デバイス事象通知からのイベント生成

イベント管理は、デバイス事象通知の事象タイプ (TDEvtTyp) からイベント (9.5章の EVENT 構造体) を生成し、これをイベントキューに格納する。事象タイプには 4 タイプあり、それぞれ以下のようにイベントタイプを決定する。

- (1) 基本事象 (TDEvtTyp = 0x0001 ~ 0x002F)

(A) キーボード・ポインティングデバイス以外の基本事象 :

規定済みの事象 :

TDE_unknown	0x00	未定義
TDE_MOUNT	0x01	メディア挿入
TDE_EJECT	0x02	メディア排出
TDE_ILLMOUNT	0x03	メディア不正挿入
TDE_ILLEJECT	0x04	メディア不正排出
TDE_REMOUNT	0x05	メディア再挿入
TDE_CARDBATLOW	0x06	カードバッテリー残存警告
TDE_CARDBATFAIL	0x07	カードバッテリー異常
TDE_REQEJECT	0x08	メディア排出要求

→ これらの事象はデバイスイベント (EV_DEVICE) としてイベントキューに格納される。
また、下記 キーボード・ポインティングデバイス以外の基本事象もデバイスイベントとなる。

(B) キーボード・ポインティングデバイスなどの基本事象 :

規定済みの事象 :

TDE_PDBUT	0x11	PD ボタン状態の変化
TDE_PDMOVE	0x12	PD 位置移動
TDE_PDSTATE	0x13	PD の状態変化
TDE_PDEXT	0x14	PD 拡張事象
TDE_KEYDOWN	0x21	キーダウン
TDE_KEYUP	0x22	キーアップ
TDE_KEYMETA	0x23	メタキー状態の変化

→ これら事象は、ボタンダウン (EV_BUTDWN)、ボタンアップ (EV_BUTUP)、キーダウン (EV_KEYDWN)、キーアップ (EV_KEYUP) としてイベントキューに格納される。

(2) システム事象 (TDEvtTyp = 0x0030 ~ 0x007F)

規定済みの事象

TDE_POWEROFF	0x31	電源スイッチオフ
TDE_POWERLOW	0x32	電源残量警告
TDE_POWERFAIL	0x33	電源異常
TDE_POWERUSUS	0x34	自動サスペンド
TDE_POWERUPTM	0x35	時刻更新
TDE_CKPWON	0x41	自動電源オン通知

- ・システム事象は、イベントキューに格納されない。

(3) 拡張情報付き事象 (TDEvtTyp = 0x0080 ~ 0x00FF)

規定済みの事象

→ 特に無し。

- ・拡張情報付き事象は、拡張デバイスイベント (EV_EXDEV) としてイベントキューに格納される。

(4) ユーザ定義事象 (TDEvtTyp = 0x0100 ~ 0xFFFF)

規定済みの事象

→ 特に無し。

- ・ユーザ定義事象は、イベントキューに格納されない。また、原則としてイベント管理では使用しない。

4.10.4 イベントキューとイベントの優先度

イベントキューは、イベント管理に1つだけ用意されているイベント格納用のキューであり、イベントが発生順に格納される。キューに空きが無い場合は、新規に発生したイベント、即ち、一番新しいイベントはキューに入れられず、捨てられることになる。

イベントキューに格納されるイベントはシステムイベントマスクにより制限される。システムイベントマスクの“1”のビットに対応するタイプのイベントのみがイベントキューに入り、“0”のビットに対応するタイプのイベントは無視され、キューには格納されない。

システムのスタートアップ時点では、イベントキューは空、システムイベントマスクは0となっており、イベント管理機能は事実上動作していない状態であるため、イベントを受け取るためには必ずシステムイベントマスクを適当な値に設定する必要がある。

イベントには、そのタイプに応じた以下に示す優先度が付けられており、高い優先度のイベントよりイベントキューから取り出される。同一優先度の場合は、発生順に取り出される。

(1: 最高優先度 ~ 6:最低優先度)

1. EV_APPL1~4
2. EV_BUTDWN, EV_BUTUP, EV_KEYDWN, EV_KEYUP
3. EV_AUTKEY
4. EV_DEVICE, EV_EXDEV
5. EV_APPL5~8
6. EV_NULL

ヌルイベント (EV_NULL)、および自動リポートイベント (EV_AUTKEY) は、実際にはイベントキューには入れられず、イベントの取り出し要求時に条件が成立したときに自動的に生成される。

4.10.5 キーボードからのイベント

(1) 通常キーとメタキー

キーは、押したり離したりした時にイベントを発生する通常キーと、イベントを発生しないメタキーに分けられる。メタキーは、シフトキーなどの他の通常キーと組み合わせて使用されるキーである。

通常キーはその押し離しにより以下のイベントを発生する。

- ・キーダウンイベント (EV_KEYDOWN) : キーボードのキーが押された時に発生する。
- ・キーアップイベント (EV_KEYUP) : キーボードのキーが離された時に発生する。
- ・自動リピートイベント (EV_AUTKEY) : 対象となるキーが押され続けていた時に周期的に発生する。

(2) 自動リピートキー

自動リピートキーイベント (EV_AUTKEY) は、自動リピートの対象キーが押し続けられた場合に発生する。

1 つのキーを押し続けている状態で、さらに別のキーを押し続けた場合は、最後に押したキーの自動リピートキーイベントのみが発生する。

自動リピートの対象キーはイベントを発生しないメタキーを除いて任意に設定可能であり、システム立ち上げ時には、メタキーを除いたすべてのキーを自動リピートの対象とする。

押してから最初に発生するまでの時間 (オフセット時間) と、その後の発生間隔 (インターバル時間) の設定 / 取り出し用のシステムコールが提供されている。このとき間はミリ秒単位である。但し、自動リピートキーイベントの発生間隔は実装依存であり、オフセット時間とインターバル時間は、イベント発生時刻の単位へ丸められる。

4.10.6 キーイベントの文字コード

キーイベントでは、キーの物理的位置を示すキートップコードと、エンコードされた文字コードを戻す。

キートップコードは、キーの物理的位置に応じた固定的な 8 ビットのコード (0 ~255) である。

文字コードは、キートップコードとメタキーの状態によりエンコードされたコードである。エンコードは、イベント管理より下位のドライバまたはハードウェア等により行われ、イベント管理では感知しない。

4.10.7 ポインティングデバイスからのイベント

ポインティングデバイスは、スクリーン上に表示されているオブジェクトを選択するために使用され、その現在位置として、スクリーンの解像度に対応したレンジの絶対座標値を持つ。絶対座標値とは、スクリーンの左上の点を (0, 0) とし、スクリーン上の 1 ピクセルを単位とした座標値である。

ポイントデバイスは、そのデバイスのボタンの押し離しにより以下のイベントを発生する。

- ・ ボタンダウンイベント (EV_BUTDWN) : デバイスのボタンが押された時に発生する。
- ・ ボタンアップイベント (EV_BUTUP) : デバイスのボタンが離された時に発生する。

4.10.8 ポインティングデバイスの動作タイプ

ポインティングデバイスは、その動作方式から以下の 2 種類に大きく分類される。

(1) 絶対動作タイプ

電子ペン等のタブレットタイプのもので、ポインティングデバイスの物理的な位置により、絶対的に座標値が決定されるもの。

(2) 相対動作タイプ(差動タイプ) :

マウス等で、ポインティングデバイスの物理的な位置の移動により、相対的に座標値が決定されるもの。

相対動作タイプにおける絶対座標値の計算は、イベント管理より下位のドライバまたはハードウェア等により行われ、イベント管理では感知しない。

4.10.9 ホイール対応

ホイールマウスのホイールの回転は、自動リピートキー (EV_AUTKEY) として扱われる。ただし、イベントの優先度は本来のキーリピートによる EV_AUTKEY とは異なり、ホイールによる EV_AUTKEY は最低優先度 (EV_NULL よりは上) とする。

ホイールの回転による EV_KEYDWN, EV_KEYUP イベントは発生しない。

ホイールのイベントは、下記の条件のいずれかが成立したとき、イベントキューから自動的に消滅する。

- (1) ホイールを回転させてから 300ms 以内にアプリケーションがホイールイベントを取り出さなかったとき。
- (2) ホイール以外のイベント (EV_NULL を除く) をアプリケーションが取り出したとき。

なお、アプリケーションが取り出すまでの間に、ホイールが複数回回転させられたときは、その合計量が 1 回のイベントとして扱われる。ただし、回転方向が反転した場合は、それ以前の回転量は捨てられる。

4.10.10 イベントの構造

イベントは以下に示す構造体で定義される。

```
typedef struct {
    W      type;      /* イベントタイプ */
    UW     time;      /* イベント発生時刻 */
    PNT    pos;       /* イベント発生時のポインティングデバイス位置 */
    EVDATA data;      /* イベントの固有データ */
    UW     stat;      /* メタキー、ボタン状態 */
    UB     exdat[16]; /* 拡張情報 */
} EVENT;
```

(1) type

イベントのタイプを示す 0 ~ 15 の値である。

(2) time

イベント発生時刻を示すミリ秒単位の相対的な時刻であり、この値はイベントの発生順序、発生間隔を示しているもので絶対時刻としての意味は持たない。

イベント発生時刻は、イベントタイマにより計測される。イベントタイマは T-Kernel のシステム時刻管理機能を用いて実装される。イベントタイマの分解能はその実装に依存する。

(3) pos

イベント発生時点のポインティングデバイスの座標位置を、スクリーンの左上を (0, 0) とした絶対座標値で示すもので、以下の PNT 型の値である。

```
typedef struct point {
    H      x;        /* 水平座標値 */
    H      y;        /* 垂直座標値 */
} PNT;
```

なお、アプリケーションイベントでの pos の意味はイベントの定義に依存する。

(4) data

イベントの固有データであり、イベントのタイプに依存した内容である。

```
typedef union {
    struct {          /* EV_KEYUP, EV_KEYDWN, EV_AUTKEY */
        UH     keytop; /* キートップコード */
        TC     code;   /* 文字コード */
    };
};
```

```

} key;
struct {      /* EV_DEVICE, EV_EXDEV */
    H        kind; /* デバイスイベント種別 */
    H        devno; /* デバイス番号 */
} dev;
W          info; /* その他のイベント用データ */
} EVDATA;

```

EV_KEYDOWN, EV_KEYUP, EV_AUTKEY の場合は、key が適用され、キーの物理的な位置を示すキートップコードと、エンコードされた文字コードからなる。

ホイールの回転により発生した EV_AUTKEY イベントの内容は以下のようになる。

```

data.key.keytop : 0x8000 + 回転量
                  回転量 > 0      ホイールを手前に回転
                  回転量 < 0      ホイールを奥に回転
data.key.code   :  KC_SS_D        ホイールを手前に回転
                  KC_SS_U        ホイールを奥に回転

```

EV_DEVICE の場合は、dev が適用され、デバイスイベントの種別(kind)とイベントが発生したデバイスを示すデバイス番号(devno) g が設定される。イベントの種別は以下が定義済みである。

```

kind = DE_unknown    0      -- 未定義
      DE_MOUNT       0x01   -- メディア挿入
      DE_EJECT       0x02   -- メディア排出
      DE_ILLMOUNT    0x03   -- メディア不正挿入
      DE_ILLEJECT    0x04   -- メディア不正排出
      DE_REMOUNT     0x05   -- メディア再挿入
      DE_BATLOW      0x06   -- バッテリー残量警告
      DE_BATFAIL     0x07   -- バッテリー異常
      DE_REQEJECT    0x08   -- メディア排出要求
                        0x09~ -- 予約
                        0x7F

```

また EV_EXDEV の場合も、dev が適用され、デバイスイベントの種別(kind)とイベントが発生したデバイスを示すデバイス番号(devno)が設定される。通常、デバイスイベントの種別(kind)は、デバイス事象通知の事象タイプがそのまま設定される。

```

kind = XXXXXXXXXXXX  0x80~ -- 拡張デバイスイベント種別(= デバイス事象タイプ)
                    0xFF

```

EV_NULL, EV_BUTDWN, EV_BUTUP の場合は、この data は使用されず、info が常に 0 となる。
アプリケーションイベント (EV_APPL1~8) の場合は、イベントの定義に依存した内容となる。

(5) stat

イベント発生時点のメタキーなど、単独ではイベントを発生しないキーやボタンの状態をビット対応で示すものである。各ビットは、“0” が離されている (OFF) 状態、“1” が押されている (ON) 状態を意味する。各ビットの意味は、以下のように定義される。

- ・ bit 0~ 1 (2bit) PD 基本ボタン :
ポインティングデバイスのメインボタンとサブボタンの状態を表す。
- ・ bit 2~20 (19bit) メタキー :
キーボードのメタキーの状態を表す。
各メタキーとのビットの対応はイベント管理では定義しない。
- ・ bit 21 (1bit) PD 種別 :
ポインティングデバイスの種別を表す。
- ・ bit 22~23 (2bit) PD 状態 :
ポインティングデバイスの状態を表す。
- ・ bit 24~31 (8bit) PD 拡張ボタン :
ポインティングデバイスの拡張ボタンの状態を表す。
各ボタンとビットの対応はイベント管理では定義しない。

(6) exdat

イベントタイプ (type) が拡張デバイスイベント (EV_EXDEV) である場合に有効である。
主としてデバイスイベント通知から渡される、ucode などの拡張情報 (16 バイト) を格納するために使用する。

4.10.11 システムコール

イベントの取得

tkse_get_evt

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_evt(W t_mask, EVENT* evt, W opt);
```

パラメータ

W	t_mask	対象イベントタイプのマスク
EVENT*	evt	取得したイベントの格納領域
W	opt	取得属性 (CLR NOCLR) CLR イベントキューから取り除く。 NOCLR イベントキューから取り除かない。

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了(得られたイベントのタイプ)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV	アドレス(evt)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した(何らかのデバイスエラーが発生した)
E_PAR	パラメータが不正である(t_mask \leq 0、optが不正)
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

t_mask で指定したタイプのイベントをイベントキューから取り出し、evt で指定した領域に格納する。指定したタイプのイベントが発生していないときは、EV_NULL が取り出される。

イベントをイベントキューから取り出した際の処理は、opt で指定される。

イベントの発生

tkse_put_evt

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_put_evt(EVENT* evt, W opt);
```

パラメータ

EVENT*	evt	発生するイベント
W	opt	発生属性 (EP_NONE EP_ALL ([EP_POS] [EP_STAT] [EP_TIME]))

EP_NONE time, pos, stat は evt の内容のままとする。
 EP_ALL time, pos, stat のすべてを設定する。
 EP_POS pos に現在のポインティングデバイスの位置を設定する。
 EP_STAT stat に現在のメタキー/ PD ボタン状態を設定する。
 EP_TIME time に現在のイベントタイマの値を設定する。

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(evt)のアクセスは許されていない
E_IO	入出力エラーが発生した(何らかのデバイスエラーが発生した)
E_PAR	パラメータが不正である(イベントのタイプが不正、opt が不正)
E_SYSMEM	システムのメモリ領域が不足した

解説

evt で指定したイベントを発生させてイベントキューに入れる。イベントキューに空きがない場合、または、EV_NULL および EV_AUTKEY が指定されたときはエラーとなる。また、システムイベントマスクで対象外のイベントは実際には発生せず無視される。

発生したイベントはtimeの値にかかわらず、tkse_put_evt() を実行したときに発生したものとみなされ、常にイベントキューの最後に入れられる。

イベントのクリア

tkse_clr_evt

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_clr_evt(W t_mask, W last_mask);
```

パラメータ

W	t_mask	クリア対象イベントタイプマスク EM_ALL 全イベントタイプ
W	last_mask	クリア終了イベントタイプマスク EM_ALL イベントを1つだけクリア EM_NULL 対象はイベントキューの最後まで

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である (t_mask ≤ 0、last_mask < 0)

解説

発生済みのイベントをクリアする。

イベントキューに入っているイベントのうち、t_mask で指定したタイプのイベントを last_mask で指定したタイプのイベントの直前までクリアする。last_mask で指定したタイプのイベントはクリアされないが、last_mask = EM_ALL のときは、特別にイベントを1つだけクリアすることを意味する。また、last_mask = EM_NULL のときはイベントキューの最後までが対象となる。

t_mask と last_mask の組み合わせの例を以下に示す。

[表 3] t_mask と last_mask の組み合わせ

t_mask	last_mask	動作
EM_ALL	EM_NULL	すべてのイベントをクリア
--	EM_ALL	t_mask で指定したイベントを1つだけクリア
EM_ALL	EM_ALL	先頭のイベントを1つだけクリア

イベントタイマ値の取得

tkse_get_etm

C 言語インタフェース

```
RR ercd = tkse_get_etm(UW* time);
```

パラメータ

UW	*time	イベントタイマ値の格納領域
----	-------	---------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (time) のアクセスは許されていない

解説

イベントタイマの現在の値を取り出す。

イベントタイマはミリ秒単位の相対的な時間であるが、実際の分解能は実装に依存する。

システムイベントマスクの変更

tkse_chg_emk

C 言語インタフェース

```
ER o_mask = tkse_chg_emk(W mask);
```

パラメータ

W	mask	設定するシステムイベントマスク < 0 変更しない(現在のシステムイベントマスクの取得)
---	------	---

リターンパラメータ

ER	o_mask	変更前のシステムイベントマスク
----	--------	-----------------

解説

システムイベントマスクを mask で指定した値に変更し、変更前のシステムイベントマスクの値を戻値として返す。

mask < 0 のときはシステムイベントマスクを変更せず、現在のシステムイベントマスクの値を戻値として返す。

イベントメッセージ要求

tkse_req_evt

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_req_evt(W t_mask);
```

パラメータ

W	t_mask	対象イベントタイプマスク
---	--------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である
E_LIMIT	イベントメッセージ要求の登録数がシステムの制限を超えた

解説

t_mask で指定したタイプのイベントが発生した場合に、そのイベントをメッセージとして自プロセスに送信することを要求する。ただし、EV_NULL、EV_AUTKEY はメッセージとして送信することはできない。

また、メッセージとして送信されても、そのイベントはイベントキューから取り除かれない。

t_mask に EM_NULL を指定することにより、イベントメッセージの要求が解除される。また、プロセスが終了したときにも自動的に解除される。

```
struct {
    W      msg_type;      /* メッセージタイプ = MS_SYS5 */
    W      msg_size;     /* メッセージサイズ */
    EVENT  evt;          /* イベント */
    VB     info[];       /* 追加情報 */
}
```

msg_type は MS_SYS5 固定となる。

発生したイベントは evt に格納される。また、イベントの種類によって追加情報が info に格納される場合がある。したがって msg_size は最低で sizeof(EVENT) となり、追加情報があればそのサイズ分大きくなる。追加

情報はその内容によりサイズが異なる。

デバイスイベント (EV_DEVICE) の場合は常に追加情報が付加される。追加情報は、デバイスドライバからの事象通知の内容となる。

tkse_rcv_msg() によりメッセージを受信したときの送信プロセス ID は、tkse_put_evt() により発生したイベントの場合は tkse_put_evt() を呼び出したプロセスの ID となる。その他の場合は ID = 1 (初期プロセス) となる。

プロセスのメッセージキューが一杯で送信できなかった場合には、そのイベントメッセージは単に捨てられる。イベントメッセージを同時に要求できるプロセスの最大数は、システムで制限される。

最終イベント発生からの経過時間の取得

tkse_las_evt

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_las_evt(W t_mask);
```

パラメータ

W	t_mask	対象イベントタイプマスク
---	--------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了(最終イベント発生からの経過時間)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_PAR	パラメータが不正である
-------	-------------

解説

t_mask で指定したタイプのイベントの内、最後に発生したイベントから現在までの経過時間をミリ秒単位で返す。

t_mask に EM_BUTDWN または EM_BUTUP が指定された場合、ポインタの移動およびメニューボタンの操作もイベント発生と扱う。また EM_KEYDWN または EM_KEYUP が指定された場合、メタキーの状態変化もイベント発生と扱う。

t_mask に EM_NULL を指定することで、すべてのタイプのイベントの最終発生時刻に現在時刻がセットされる。

自動リピート対象キーの設定

tkse_set_krm

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_set_krm(KeyMap keymap);
```

パラメータ

KeyMap	keymap	自動リピート対象キーマップ
--------	--------	---------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

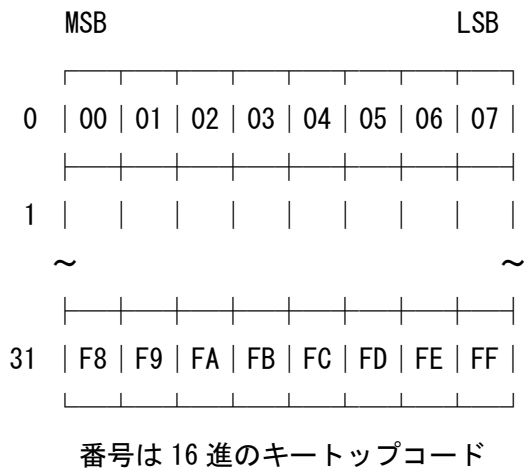
E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (keymap) のアクセスは許されていない

解説

自動リピートの対象となるキーを keymap で指定した値に設定する。
keymap は一つのキー（キートップコード）に1ビットを対応させた配列であり、以下のように定義される。

```
typedef UB KeyMap[KEYMAX/8];
```

KEYMAX はキートップコードの最大値である。keymap の構造は以下ようになる。



[図 13] keymap 構造

指定したキーマップの“1”のビットに対応するキーを自動リピートの対象とし、“0”のビットに対応するキーを自動リピートの対象としない。

イベントを発生しないメタキーは自動リピートの対象とならず、自動リピート対象キーの設定は無視される。

自動リピート対象キーの取得

tkse_get_krm

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_krm(KeyMap keymap);
```

パラメータ

KeyMap	keymap	自動リピート対象キーマップの格納領域
--------	--------	--------------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (keymap) のアクセスは許されていない

解説

自動リピートの対象となるキーを取り出し、keymap で指定した領域に格納する。

取り出したキーマップの “1” のビットに対応するキーが自動リピートの対象となる。“0” のビットに対応するキーは自動リピートの対象ではない。

自動リピート間隔の設定

tkse_set_krp

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_set_krp(W offset, W interval);
```

パラメータ

W	offset	自動リピート最初の発生までの時間(ミリ秒)
W	interval	自動リピート発生間隔(ミリ秒)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である (offset ≤ 0, interval ≤ 0)

解説

自動リピートキーイベント (EV_AUTKEY) の発生までの時間、および間隔を offset および interval で指定した値に設定する。

設定する時間はミリ秒単位であるが、実際の分解能は実装に依存する。

自動リピート間隔の取得

tkse_get_krp

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_krp(W* offset, W* interval);
```

パラメータ

W	*offset	自動リピート最初の発生までの時間(ミリ秒)の格納領域
W	*interval	自動リピート発生間隔(ミリ秒)の格納領域

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス(offset, interval)のアクセスは許されていない

解説

自動リピートキーイベント(EV_AUTKEY)の発生までの時間、および間隔を取り出し、offset および interval で指定した領域に格納する。

PD 位置の取得

tkse_get_pdp

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_pdp(PNT* pos);
```

パラメータ

PNT* pos PD 位置の格納領域

```
typedef struct point {
    H    x; /* 水平座標値 */
    H    y; /* 垂直座標値 */
} PNT;
```

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	発生しているイベントのタイプ(正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV アドレス(pos)のアクセスは許されていない

解説

現在のポインティングデバイスの位置を絶対座標値で取り出す。イベントキューの内容は変化しない。

戻値として同時に発生しているイベントのタイプを返す。何のイベントも発生していないときは EV_NULL を返す。

4.11 デバイス管理

4.11.1 概要

AMP TKSE のデバイス管理機能は、AMP T-Kernel のデバイス管理機能によりシステムに登録されたデバイスを操作するための機能を提供する。

AMP TKSE のデバイス管理機能は、デバイスの登録機能は持たない。

デバイス管理機能は、自プロセッサの AMP T-Kernel に登録されたデバイスのみを対象とする。他の AMP T-Kernel のデバイスを操作することはできない。

デバイス管理機能の AP 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.11.2 デバイスの基本概念

(1) デバイス名 (UB*型)

デバイス名は最大 8 文字の文字列で、次の要素により構成される。

```
#define L_DEVNM 8 /* デバイス名の長さ */
```

- ・種別

デバイスの種別を示す名前

使用可能な文字は a~ z, A~ Z

- ・ユニット

物理的なデバイスを示す英字 1 文字

a~ z でユニットごとに a から順に割り当てる

- ・サブユニット

論理的なデバイスを示す数字最大 3 文字

0~ 254 でサブユニットごとに 0 から順に割り当てる

デバイス名は、種別+ユニット+サブユニットの形式で表すが、ユニット、サブユニットはデバイスによっては存在しない場合もあり、その場合はそれぞれのフィールドは存在しない。

特に、種別+ユニットの形式を物理デバイス名と呼ぶ。また、種別+ユニット+サブユニットを論理デバイス名と呼び物理デバイス名と区別することがある。サブユニットがない場合は、物理デバイス名と論理デバイス名は同じになる。単にデバイス名と言ったときは、論理デバイス名を指す。

サブユニットは、一般的にはハードディスクの区画(パーティション)を表すが、それ以外でも論理的なデバイスを表すために使用できる。

(例)	hda	ハードディスク (ディスク全体)
	hda0	ハードディスク (先頭の区画)
	fda	フロッピーディスク
	rsa	シリアルポート
	kbpd	キーボード/ポインティングデバイス

(2) デバイス ID (ID 型)

デバイス ID はデバイスを登録する際に、それぞれのデバイスに一意に割り当てられる ID である。デバイス ID は 0 より大きい整数値である。デバイス ID は物理デバイスごとに割り当てられ、論理デバイスのデバイス ID は物理デバイスに割り当てられたデバイス ID にサブユニット番号+1 (1~ 255) を加えたものとなる。

例として、登録時に割り当てられたデバイス ID を devid としたとき

- ・ devid 物理デバイス
- ・ devid + n+1 n 番目のサブユニット (論理デバイス)

となる。

(例)	hda	devid	ハードディスク全体
	hda0	devid + 1	ハードディスクの先頭の区画
	hda1	devid + 2	ハードディスクの 2 番目の区画

(3) デバイス属性 (ATR 型)

各デバイスの特徴を表しデバイスの種類分けを行うため、デバイス属性を次のように定義する。

```
IIII IIII IIII IIII PRxx xxxx KKKK KKKK
```

上位 16 ビットは、デバイス依存属性で、デバイスごとに定義される。下位 16 ビットは、標準属性で、下記のように定義される。

```
#define TD_PROTECT           0x8000   /* P: 書込み禁止 */
#define TD_REMOVABLE        0x4000   /* R: メディアの取り外し可能 */
#define TD_DEVKIND         0x00ff   /* K: デバイス/メディア種別 */
#define TD_DEVTYP         0x00f0   /* デバイスタイプ */

/* デバイスタイプ */
#define TDK_UNDEF           0x0000   /* 未定義/不明 */
#define TDK_DISK            0x0010   /* ディスクデバイス */

/* ディスク種別 */
#define TDK_DISK_UNDEF      0x0010   /* その他のディスク */
#define TDK_DISK_RAM        0x0011   /* RAM ディスク */
```

```
#define TDK_DISK_ROM      0x0012    /* ROM ディスク */
#define TDK_DISK_FLAS    0x0013    /* Flash ROM、その他のシリコンディスク */
#define TDK_DISK_FD      0x0014    /* フロッピーディスク */
#define TDK_DISK_HD      0x0015    /* ハードディスク */
#define TDK_DISK_CDROM   0x0016    /* CD-ROM */
```

上記以外のデバイスタイプは、デバイスドライバ仕様書で別途定義される。未定義のデバイスは、未定義 TDK_UNDEF とする。なお、デバイスタイプは、アプリケーションがデバイス/メディアの種類によって処理内容を変える必要がある場合など、デバイスを利用する側で区別が必要となる場合に定義する。特に明確な区別をする必要がないデバイスに関しては、デバイスタイプを割り当てる必要はない。

デバイス依存属性については、各デバイスドライバの仕様書を参照のこと。

(4) デバイスディスクリプタ (ID 型)

デバイスディスクリプタはデバイスをアクセスするための識別子である。デバイスをオープンした際に、デバイスディスクリプタが新規に割り当てられる。

デバイスディスクリプタは各プロセスに所属する。デバイスディスクリプタを使用した操作は、そのデバイスディスクリプタを割り当てられたプロセスからのみ行うことができる。

デバイスディスクリプタは 0 より大きい整数値である。

(5) リクエスト ID (ID 型)

デバイスに対して非同期の入出力を要求した際に、その要求を識別するために割り当てられる ID がリクエスト ID である。リクエスト ID を使用してデバイスへの要求完了待ち (tkse_wai_dev) を行うことができる。

リクエスト ID は 0 より大きい整数値である。

(6) データ番号 (INT 型)

デバイスからどのようなデータを読み込むかを、データ番号により指定する。データ番号は次の 2 種類に分類される。

・固有データ (データ番号 ≥ 0)

デバイス固有のデータで、データ番号はデバイスごとに定義される。

(例) ディスク データ番号 = 物理ブロック番号
 シリアル回線 データ番号は 0 のみ使用

・属性データ (データ番号 < 0)

デバイスの状態取得や設定、特殊機能などを指定する。

4.11.3 システムコール

デバイスのオープン

tkse_opn_dev

C 言語インタフェース

```
ID dd = tkse_opn_dev( UB *devnm, UINT omode );
```

パラメータ

UB*	devnm	デバイス名
UNIT	o_mode	オープンモード (TD_READ TD_WRITE TD_UPDATE) [TD_EXCL TD_WEXCL TD_REXCL]
		TD_READ 読み込み用オープン
		TD_WRITE 書き込み用オープン
		TD_UPDATE 更新(読み込み/書き込み)用オープン
		TD_EXCL 排他
		TD_WEXCL 排他書き込み
		TD_REXCL 排他読み込み

リターンパラメータ

ID	dd	> 0	デバイスディスクリプタ (正常終了)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV	アドレス (dev, error) のアクセスは許されていない
E_BUSV	デバイス (dev) は既に排他的にオープンされている。
E_OACV	デバイス (dev) に対しての読み込みまたは書き込み操作は許されていない
E_NOEXS	デバイス (dev) は存在していない(登録されていない)
E_LIMIT	同時オープン可能な最大デバイス数を越えた
その他	デバイスドライバから返されたエラー

解説

dev で指定したデバイスを o_mode で指定したモードでオープンする。

オープンに成功するとデバイスディスクリプタを返す。

排他モード、および排他書込モードは、1つのデバイスの同時オープンを制限する。

デバイスをオープンしたプロセスが終了した場合、自動的にそのデバイスはクローズされる。

デバイスのクローズ

tkse_cls_dev

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_cls_dev( ID dd, UINT option );
```

パラメータ

ID	dd	デバイスディスクリプタ
UINT	option	クローズオプション TD_EJECT メディア排出(排出不可能なデバイスの時は無視)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	デバイスディスクリプタは存在していない
その他	デバイスドライバから返されたエラー

解説

dd で指定したデバイスをクローズする。

デバイスのデータ読み込み（非同期）

tkse_rea_dev

C 言語インタフェース

```
ID reqid = tkse_rea_dev( ID dd, INT start, VP buf, INT size, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	dd	デバイスディスクリプタ
INT	start	読み込み開始位置（ ≥ 0 : 固有データ、 < 0 : 属性データ）
VP	buf	読み込みデータの格納領域
INT	size	読み込みデータサイズ
TMO	tmout	要求受け付けタイムアウト時間（ミリ秒）

リターンパラメータ

ID	reqid	> 0	リクエスト ID（正常終了）
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV	アドレスのアクセスは許されていない
E_ID	デバイスディスクリプタは存在していない、または D_WRITE オープンである。
E_OACV	デバイス (dd) に対しての読み込み操作は許されていない
E_NOMDA	デバイス (dd) のメディアが存在しない
E_LIMIT	最大リクエスト数を越えた
E_TMOUT	タイムアウト
E_ABORT	処理中止
その他	デバイスドライバから返されたエラー

解説

dd で指定したデバイスから、start で指定した開始位置から size で指定したサイズのデータの読み込みを開始し、buf で指定した領域に格納する。

読み込みの完了を待たずに呼び出し元に戻る。読み込みが完了するまで buf の領域を保持しておかなくてはならない。正常に読み込みを開始した場合は場合は戻値としてリクエスト ID を返す。

size = 0 の場合は実際の読み込みは行わず、現時点で読み込み可能なデータサイズを調べる。

デバイスのデータ読み込み（同期）

tkse_srea_dev

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_srea_dev( ID dd, INT start, VP buf, INT size, INT *asize );
```

パラメータ

ID	dd	デバイスディスクリプタ
INT	start	読み込み開始位置（ ≥ 0 : 固有データ、 < 0 : 属性データ）
VP	buf	読み込みデータの格納領域
INT	size	読み込みデータサイズ
INT*	asize	読み込んだデータサイズ

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_MACV	アドレスのアクセスは許されていない
E_ID	デバイスディスクリプタは存在していない、または D_WRITE オープンである。
E_OACV	デバイス(dd)に対しての読み込み操作は許されていない
E_NOMDA	デバイス(dd)のメディアが存在しない
E_LIMIT	最大リクエスト数を越えた
E_ABORT	処理中止
その他	デバイスドライバから返されたエラー

解説

dd で指定したデバイスから、start で指定した開始位置から size で指定したサイズのデータを読み込み、buf で指定した領域に格納する。

読み込みの完了を待って呼び出し元に戻る。読み込みに成功した場合は asize に実際に読み込んだサイズを返す。

size = 0 の場合は実際の読み込みは行わず、現時点で読み込み可能なデータサイズを asize に返す。

デバイスへのデータ書き込み（非同期）

tkse_wri_dev

G 言語インタフェース

```
ID reqid = tkse_wri_dev( ID dd, INT start, VP buf, INT size, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	dd	デバイスディスクリプタ
INT	start	書き込み開始位置（ ≥ 0 : 固有データ、 < 0 : 属性データ）
VP	buf	書き込みデータの格納領域
INT	size	書き込みデータサイズ
TMO	tmout	要求受け付けタイムアウト時間（ミリ秒）

リターンパラメータ

ID	reqid	> 0	リクエスト ID（正常終了）
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV	アドレス (buf, a_size, error) のアクセスは許されていない
E_ID	デバイスディスクリプタは存在していない、または D_READ オープンである。
E_OACV	デバイス (dev) に対しての書き込み操作は許されていない
E_NOMDA	デバイス (dd) のメディアが存在しない
E_RDONLY	デバイス (dev) は書込不可である
E_LIMIT	最大リクエスト数を越えた
E_TMOUT	タイムアウト
E_ABORT	処理中止
その他	デバイスドライバから返されたエラー

解説

buf で指定した領域のデータを、dd で指定したデバイスに、start で指定した開始位置から size で指定したサイズだけ書き込み開始する。

書き込みの完了を待たずに呼び出し元に戻る。書き込みが完了するまで buf の領域および内容を保持しておくてはならない。正常に書き込みを開始した場合は場合は戻値としてリクエスト ID を返す。

size = 0 の場合は実際の書き込みは行わず、現時点で書き込み可能なデータサイズを調べる。

デバイスへのデータ書き込み（同期）

tkse_swri_dev

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_swri_dev( ID dd, INT start, VP buf, INT size, INT *asize );
```

パラメータ

ID	dd	デバイスディスクリプタ
INT	start	書き込み開始位置（ ≥ 0 : 固有データ、 < 0 : 属性データ）
VP	buf	書き込みデータの格納領域
INT	size	書き込みデータサイズ
INT	asize	書き込んだデータサイズ

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_MACV	アドレス (buf, a_size, error) のアクセスは許されていない
E_ID	デバイスディスクリプタは存在していない、または D_READ オープンである。
E_OACV	デバイス (dev) に対しての書き込み操作は許されていない
E_NOMDA	デバイス (dd) のメディアが存在しない
E_RDONLY	デバイス (dev) は書込不可である
E_LIMIT	最大リクエスト数を越えた
E_ABORT	処理中止
その他	デバイスドライバから返されたエラー

解説

buf で指定した領域のデータを、dd で指定したデバイスに、start で指定した開始位置から size で指定したサイズだけ書き込む。

書き込みの完了を待って呼び出し元に戻る。書き込みに成功した場合は asize に実際に書き込んだサイズを返す。

size = 0 の場合は実際の書き込みは行わず、現時点で書き込み可能なデータサイズを asize に返す。

デバイスへの要求完了待ち

tkse_wai_dev

C 言語インタフェース

```
ID reqid = tkse_wai_dev( ID dd, ID reqid, INT *asize, ER *ioer, TMO tmout );
```

パラメータ

ID	dd	デバイスディスクリプタ
ID	reqid	リクエスト ID
INT*	asize	読み込み/書き込みサイズ
ER*	ioer	入出力エラー
TMO	tmout	タイムアウト時間 (ミリ秒)

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_ID	dd または reqid が不正である
E_OBJ	reqid の要求は他のタスクで完了待ちしている
E_NOEXS	処理中の要求はない (reqid = 0 の場合)
E_TMOUT	タイムアウト
E_ABORT	処理中止
その他	デバイスドライバから返されたエラー

解説

dd で指定したデバイスに対する要求 reqid の完了を待つ。

reqid = 0 の場合は、dd に対する要求のうちのいずれかが完了するのを待つ。

デバイスのサスペンド要求

tkse_sus_dev

G 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_sus_dev(UINT mode);
```

パラメータ

UINT	mode	モード指定
		D_EMRGUSUS D_SUSPEND [D_FORCE] D_DISSUS D_ENASUS D_CHECK D_NOTIFY [D_NOTSUS] [D_NOTRES]
		D_SUSPEND サスペンドする
		D_DISSUS サスペンドを禁止する
		D_ENASUS サスペンドを許可する
		D_CHECK サスペンド禁止カウントを調べる
		D_EMRGUSUS 緊急サスペンドする
		D_FORCE 強制サスペンド指定
		D_NOTIFY 通知を要求する
		D_NOTSUS サスペンド通知
		D_NOTRES レジューム通知

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (D_CHECK のときはサスペンド禁止要求カウント数)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_BUSY	サスペンド禁止状態のためサスペンドできなかった
E_PAR	パラメータが不正である
E_LIMIT	サスペンド禁止要求カウントがシステムの制限を超えた
E_DISWAI	メッセージハンドラが起動されたため、処理が中断された

解説

モード指定 mode で指定した、システムのサスペンド関連制御を行う。

デバイス名の取得

tkse_get_dev

C 言語インタフェース

```
ID pdid = tkse_get_dev( ID devid, UB *devnm )
```

パラメータ

ID	devid	デバイス ID
UB*	devnm	デバイス名の格納領域

リターンパラメータ

ID	pdid	≥ 0	正常終了 (物理デバイス ID)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_MACV	アドレス (dev) のアクセスは許されていない
E_NOEXS	デバイス ID は存在していない

解説

devno で指定したデバイス ID を持つデバイスのデバイス名を取り出し、devnm で指定した領域に格納する。戻値として、デバイスが属する物理デバイスのデバイス ID を返す。

指定するデバイス ID は、デバイスイベントで得られたデバイス番号と同一である。

デバイスの情報の取得

tkse_ref_dev

C 言語インタフェース

```
ID devid = tkse_ref_dev( UB *devnm, T_RDEV *rdev );
```

パラメータ

UB*	devnm	対象デバイス名
T_RDEV*	rdev	デバイス管理情報の格納領域

リターンパラメータ

ID	devid	≥ 0	正常終了(デバイス ID)
		< 0	エラーコード

デバイス管理情報

```
typedef struct {
    ATR    devatr;    /* デバイスの属性 */
    INT    blkosz;    /* 物理ブロックサイズ(-1:不明) */
    INT    nsub;      /* サブユニット数 */
    INT    subno;     /* 0: 物理デバイス、1~nsub: サブユニット番号+1 */
} T_RDEV;
```

エラーコード

E_MACV	アドレスのアクセスは許されていない
E_NOEXS	デバイスは存在していない

解説

devnm で指定したデバイスの情報を取得し、rdev で指定した領域に格納する。

デバイスの情報の取得

tkse_oref_dev

C 言語インタフェース

```
ID devid = tkse_oref_dev( ID dd, T_RDEV *rdev );
```

パラメータ

ID	dd	対称デバイスディスクリプタ
T_RDEV*	rdev	デバイス管理情報の格納領域

リターンパラメータ

ID	devid	≥ 0	正常終了(デバイス ID)
		< 0	エラーコード

デバイス管理情報

```
typedef struct {
    ATR    devatr;    /* デバイスの属性 */
    INT    blkksz;    /* 物理ブロックサイズ(-1:不明) */
    INT    nsub;      /* サブユニット数 */
    INT    subno;     /* 0: 物理デバイス、1~nsub: サブユニット番号+1 */
} T_RDEV;
```

エラーコード

E_MACV	アドレスのアクセスは許されていない
E_NOEXS	デバイスは存在していない

解説

dd で指定したデバイスの情報を取得し、rdev で指定した領域に格納する。

登録済みデバイスの取得

tkse_lst_dev

C 言語インタフェース

```
INT num = tkse_lst_dev( T_LDEV *ldev, INT start, INT ndev );
```

パラメータ

T_LDEV	*ldev	登録デバイス情報の格納領域（配列）
INT	start	開始番号
INT	ndev	取得数

リターンパラメータ

INT	num	≥ 0	正常終了(残りの登録デバイス数)
		< 0	エラーコード

```
typedef struct {
    ATR    devatr;        /* デバイスの属性 */
    INT    blkksz;       /* 固有データのブロックサイズ (-1: 不明) */
    INT    nsub;         /* サブユニット数 */
    UB     devnm[L_DEVNM]; /* 物理デバイス名 */
} T_LDEV;
```

エラーコード

E_MACV	アドレス(dev)のアクセスは許されていない
E_NOEXS	start が登録数を超えている
E_PAR	パラメータが不正である (ndev < 0)

解説

登録済みのデバイス情報を取得し、ldev で指定した領域に格納する。
戻値として残りのデバイス数を返す。

4.12 時間管理

4.12.1 概要

AMP TKSE の時間管理機能は、システム内部の基準時間であるシステム時間の取り出し／設定、およびカレンダー一日付時刻との変換の機能を提供する。

システム時間は、ファイルの生成／更新／アクセス日時等のシステム内部の時間表現として使用される。

システム時間はグリニッジ標準時 GMT (Greenwich Mean Time) の 1985 年 1 月 1 日 00:00 からの秒数で表される 32 ビットの値であり、以下に示すように定義される。

```
typedef W    STIME;
```

システム時間に対して、マシンが実際に存在する地域の時間をローカル時間と呼ぶ。時間管理機能はシステム時間とローカル時間との時差を保持しているため、ローカル時間の日付時刻の取り出し／設定機能も提供している。

システム時間とローカル時間の関係は、以下に示す時間補正データとして定義される。

```
typedef struct {
    W    adjust;        /* システム時間との時差(秒) */
    W    dst_flg;       /* DST の適用タイプ */
    W    dst_adj;       /* DST 調整時間(分) */
} TIMEZONE;
```

dst_flg はサマータイム (Daylight Saving Time, DST) の適用タイプを示す。0 は適用しないことを示し、0 以外の値は適用することを示す。0 以外の値の意味は時間管理機能では関知せず、単に 0 か 0 でないかの判断のみを行う。

dst_adj は DST による時間の調整時間 (分) を示す $-(12 \times 60) \sim +(12 \times 60)$ の値である。時間管理機能は DST が適用されるか否かの判断は行わない。時間管理機能を使用するアプリケーションが、DST が実際に適用される期間の開始時に dst_adj を適当な値に設定し、DST が適用される期間の終了時に dst_adj を 0 に設定する必要がある。

時間補正データにより、ローカル時間は以下の式で定義される。

$$\begin{aligned} & \text{ローカル時間(秒)} \\ & = \text{システム時間(秒)} - \text{adjust} + (\text{dst_flg} ? (\text{dst_adj} \times 60) : 0) \end{aligned}$$

時間管理機能はシステム時間だけではなく、以下に示す構造体で定義されるカレンダー日付時刻をサポートする。また、システム時間とカレンダー日付時刻との間の相互変換機能を提供する。

```
typedef struct {
    W    d_year;    /* 1900 年からのオフセット(85~) */
    W    d_month;  /* 月 ( 1 ~ 12, 0) */
    W    d_day;    /* 日 ( 1 ~ 31 ) */
    W    d_hour;   /* 時 ( 0 ~ 23 ) */
    W    d_min;    /* 分 ( 0 ~ 59 ) */
    W    d_sec;    /* 秒 ( 0 ~ 59 ) */
    W    d_week;   /* 週 ( 1 ~ 54 ) */
    W    d_wday;   /* 曜日 ( 0 ~ 6, 0が日曜) */
    W    d_days;   /* 日 ( 1 ~ 366 ) */
} DATE_TIM;
```

d_week は、その年の 1 月 1 日の週を 1 とした場合の週の数という意味し、d_days は、その年の 1 月 1 日を 1 とした場合の日数を意味する。また、d_month = 0 は特殊な意味として使用される。

時間管理機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.12.2 システムコール

システム時刻参照

tkse_get_tim

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_tim(SYSTIM *pk_tim);
```

パラメータ

SYSTIM*	pk_tim	現在時刻を返すパケットアドレス
---------	--------	-----------------

pk_tim の内容

SYSTIM systim	システム設定用の現在時刻
---------------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である (pk_tim が不正)

解説

システム時刻の現在の値を取得して pk_tim に返す。

システム時刻設定

tkse_set_tim

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_set_tim(SYSTIM *pk_tim);
```

パラメータ

SYSTIM*	pk_tim	現在時刻を指定するパケットアドレス
---------	--------	-------------------

pk_tim の内容

SYSTIM systim	システム設定用の現在時刻
---------------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である (pk_tim が不正)

解説

システム時刻の値を pk_tim で指定した値に設定する。

システム稼働時間参照

tkse_get_otm

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_otm(SYSTIM *pk_tim);
```

パラメータ

SYSTEM*	pk_tim	稼働時間を返すパケットアドレス
---------	--------	-----------------

pk_tim の内容

SYSTIM opetim	システム設定用の現在時刻
---------------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_PAR	パラメータが不正である (pk_tim が不正)

解説

システム稼働時間を取得する。

システム稼働時間はシステム時刻と異なり、システム起動時を 0 とする稼働時間である。

システム稼働時間は tkse_set_tim による時刻設定に影響されない。また、システム稼働時刻の精度はシステム時刻と同じである。

4.12.3 ライブラリコール

システム時間、カレンダー日付、ローカル時間、グリニッチ標準時刻 (GMT) をそれぞれ変換するためのライブラリ関数を定義する。

通算秒数として有効なのは $0x00000000-24*60*60 \sim 0x7fffffff+24*60*60$ の範囲である (TIMEZONE による時間補正のため、システム時間の前後 1 日を含んでいる)。年数として有効なのは、1985 年～2053 年となる。

関数の引数としてカレンダー時刻を持つものに関して、不正なカレンダー時刻を指定した場合、戻値の内容は保証されない。

カレンダー日付から通算秒数への変換

DATEtoTIME

C 言語インタフェース

```
void DATEtoTIME(STIME *time, DATE_TIM *date);
```

パラメータ

STIME	*time	通算秒数を格納する領域
DATE_TIM	*date	カレンダー時刻

リターンパラメータ

なし

解説

date で指定したカレンダー日付を、1985 年 1 月 1 日 00:00:00 からの通算秒数に変換して time に格納する。

通算秒数からカレンダー日付への変換

TIMEtoDATE

C 言語インタフェース

```
void TIMEtoDATE (DATE_TIM *date, STIME time);
```

パラメータ

DATE_TIM	*date	カレンダー時刻を格納する領域
STIME	time	通算秒数

リターンパラメータ

なし

解説

time で指定した 1985 年 1 月 1 日 00:00:00 からの通算秒数を、カレンダー時刻に変換して date に格納する。

ローカル時間補正

GMTtoLT

C 言語インタフェース

```
STIME ltim = GMTtoLT(STIME time, TIMEZONE *tz);
```

パラメータ

STIME	time	通算秒数
TIMEZONE	*tz	時間補正

リターンパラメータ

STIME	ltim	ローカル時間
-------	------	--------

解説

time で指定したシステム (GMT) 時間に対し、tz で指定した時刻補正を行い、ローカル時間に変換して返す。

標準時間補正

LTtoGMT

C 言語インタフェース

```
STIME gtim = LTtoGMT(STIME time, TIMEZONE *tz);
```

パラメータ

STIME	time	通算秒数
TIMEZONE	*tz	時間補正

リターンパラメータ

STIME	gtim	システム (GMT) 時間
-------	------	---------------

解説

time で指定したローカル時間に対し、tz で指定した時刻補正を行い、システム (GMT) 時間に変換して返す。

4.13 システム管理

4.13.1 概要

AMP TKSE のシステム管理機能は、システムプログラムをロード／アンロードする機能、およびシステム情報を取得する機能を提供する。

(1) システムプログラムのロード／アンロード

システムプログラムとは、システムメモリ上に配置される AMP T-Kernel ベースのプログラムのことである。AMP T-Kernel と同じ保護レベル（レベル 0）で動作し、AMP T-Kernel の API の実行やシステムメモリのアクセスを行うことができる。

主としてデバイスドライバやサブシステムを登録するために使用する。

(2) システム情報の取得

システム情報として、AMP TKSE のバージョン情報を取得することができる。

システム管理機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.13.2 システムコール

システムプログラムのロード

tkse_lod_spg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_lod_spg(T_LSPG *pk_sysprg, TC *arg, VW info[N_SPG_INFO]);
```

パラメータ

T_LSPG	*pk_sysprg	システムプログラム情報
TC*	arg	システムプログラムのロード時に引数として渡す文字列
VW	info[N_SPG_INFO]	ローディング情報の格納領域 (N_SPG_INFO=2)

```
typedef struct {
    ATR    spgatr  システムプログラム属性
    VP    spghdr  ロードするシステムプログラムへのハンドル

    /* その他の実装依存情報 */
} T_LSPG;
```

spgatr はシステムプログラムの属性を表し、以下の指定を行う。

```
spgatr := (TMA_SEIO || TMA_LINK || TMA_PTR)
```

TMA_SEIO	システムプログラムへのハンドルは、標準入出力のファイルのパス名である
TMA_LINK	システムプログラムへのハンドルは、標準ファイルシステムのファイルへのリンクである
TMA_PTR	システムプログラムへのハンドルは、メモリ中に展開されたコードへのポインタである

リターンパラメータ

ER	ercd	≥ 0	正常終了 (システムプログラム ID)
		< 0	エラーコード

エラーコード

E_FACV	ファイルのアクセス権 (E) が無い (TMA_SEIO, TMA_LINK 指定時)
--------	---

E_MACV	アドレス (info, hdr (TMA_PTR 指定時)) のアクセスは許されていない
E_BUSY	ファイルは既に排他的にオープンされているためにオープンできなかった
E_IO	入出力エラーが発生した
E_NOEXS	ファイルは存在していない
E_NOFS	ファイルの属するファイルシステムは接続されていない
E_NOMEM	メモリ領域が不足した (ロードするメモリ領域が不足)
E_REC	ファイルにプログラムレコードが存在しない。またはプログラムレコードの内容が異常である (TMA_LINK 指定時)

解説

プログラムコードをシステムプログラムとしてシステムメモリ空間にロードし、一意のシステムプログラム ID を割り当てる。

T_LSPG 構造体の spgatr はシステムプログラムの属性を表す。

TMA_SEIO 属性を指定した場合、指定したファイルの内容をプログラムコードとしてロードする。spghdr に対象とするファイルの標準入出力のパス名を文字列で指定する。

TMA_LINK 属性を指定した場合、指定した標準ファイルシステムのファイル内の最初の実行プログラムレコードの内容をシステムプログラムとしてロードする。spghdr に対象とする標準ファイルシステムのファイルへのリンク (LINK*) を指定する。

TMA_PTR 属性を指定した場合、メモリ上のプログラムコードをシステムプログラムとする。spghdr にメモリ上のプログラムコード領域の先頭アドレスを指定する。なお、メモリ上のプログラムコードの形式は実装依存とする。

ロードが成功した場合、info[0] にロードした先頭アドレス、info[1] にロードした終端アドレスを返す。

システムプログラムはメモリ上に単純にロードされる (マッピングされる) だけであり、シンボルアドレスのリロケーション等の処理は行われない。また、すでにロードされているシステムプログラムと同じものを指定した場合も、新たに別のメモリ空間を割り当ててロードが行われる。この場合はそれぞれ別個のシステムプログラム ID が割り当てられる。

システムプログラムをロードした領域は常に常駐化される。

システムプログラムのアンロード

tkse_unl_spg

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_unl_spg(W progid);
```

パラメータ

W	progid	システムプログラム ID
---	--------	--------------

リターンパラメータ

ER	ercd	エラーコード
----	------	--------

エラーコード

E_OK	正常終了
E_ID	指定したシステムプログラムは存在しない

解説

progid で指定したシステムプログラムをアンロードする。システムプログラムのためにメモリ上にマップされていた領域は、すべてマップ解除される。このときシステムプログラムが使用中であるか否かは関知しない。

バージョンの取得

tkse_get_ver

C 言語インタフェース

```
ER ercd = tkse_get_ver(T_VER* version);
```

パラメータ

T_VER *version バージョン情報の格納領域

```
typedef struct {
    UH    maker;       /* メーカー */
    UH    id;          /* 形式番号 */
    UH    spver;       /* 仕様書バージョン */
    UH    prver;       /* 製品バージョン */
    UH    prno[4];     /* 製品管理情報 */
    UH    cpu;         /* CPU 情報 */
    UH    var;         /* バリエーション記述子 */
} T_VER;
```

リターンパラメータ

ER ercd エラーコード

エラーコード

E_OK 正常終了
E_MACV アドレス(version)のアクセスは許されていない

解説

AMP TKSE のバージョン情報を取得して version に格納する。

4.14 共有ライブラリ

4.14.1 概要

AMP TKSE の共有ライブラリ機能は、実行時に動的にロードする、複数のプロセスから共有可能なプログラムコード（ライブラリ）の管理を行う。

共有ライブラリはファイルシステム上の共有ライブラリファイルとして存在する。共有ライブラリ機能を使用したプログラムを実行する際に、共有ライブラリのロードおよびシンボル解決を行う。

共有ライブラリのロードおよびシンボル解決は、ライブラリとして提供される関数コールにより行う。また共有ライブラリをシステム構築時に指定する共有ライブラリパスに置くことにより、自動的にロードおよびシンボル解決を行うことができる。

以下にそれぞれの方法の特徴を記す。

(1) プログラム中でライブラリ関数を用いて共有ライブラリを利用

- 共有ライブラリのロードおよびシンボル解決は、明示的にライブラリ関数をコールする
- 共有ライブラリファイルの置き場所は任意である

(2) プロセス生成時に自動的に共有ライブラリを利用

- 共有ライブラリのロードは、プロセス生成時に自動的に行われる
- シンボル解決は実行時に自動的に行われる
- 共有ライブラリファイルは、システム構築時に指定した共有ライブラリパス上に置く必要がある

共有ライブラリ機能は、コンパイラ、リンカなどの言語処理系の機能に依存する。共有ライブラリファイルを生成するには、言語処理系が位置独立コード (Position Independent Code) を生成できることが必須条件である。

共有ライブラリ機能の API 仕様は、T-Kernel Standard Extension バージョン 1.00 仕様と同等である。

4.14.2 ライブラリコール

共有ライブラリのオープン

dlopen

C 言語インタフェース

```
void *handle = dlopen(const char *filename, int flag);
```

パラメータ

const char*	filename	共有ライブラリファイルのパス名
int	flag	シンボル解決の指定 (RTLD_LAZY RTLD_NOW) [RTLD_GLOBAL]
	RTLD_LAZY (0x01)	未確定シンボルを実行時に順次解決する。
	RTLD_NOW (0x02)	ローディング時にすべての未確定シンボルを解決する。
	RTLD_GLOBAL (0x100)	シンボルをグローバルとする。

リターンパラメータ

void *	handle	> 0	正常終了 (共有ライブラリへのハンドル)
		= 0	エラー

解説

filename で指定したパス名の共有ライブラリを、自プロセスのローカル空間にロードする。

パス名は、標準入出力機能のパス名の仕様に従う。

ロードに成功すると、戻値に共有ライブラリへのハンドル (> 0) を返す。失敗した場合は NULL (0) を返す。

filename = NULL の場合はロードを行わず、メインプログラムのハンドルを返す。

得られたハンドルは dlsym() の引数に使用できる。

シンボル解決の指定は flag に RTLD_LAZY か RTLD_NOW のいずれかを指定する。また同時に、RTLD_GLOBAL を論理和で指定することもできる。

RTLD_NOW を指定した場合、ライブラリ中の未定義シンボルをすべて解決した後に dlopen() は呼び出し元に戻る。解決できないシンボルが存在する場合はエラーを返す。

RTLD_LAZY を指定した場合、シンボルは実行時に必要になった時点で解決が行われる。実行時にシンボルを解決できなかった場合の動作は保証されない (通常は例外が発生する)。

RTLD_GLOBAL を指定した場合、ロードした共有ライブラリの外部シンボルが、後からオープンされた他の共有ライブラリのシンボル解決で利用できるようになる。

共有ライブラリのシンボル検索

dlsym

C 言語インタフェース

```
void *val = dlsym(void *handle, const char *symbol);
```

パラメータ

void *	handle	共有ライブラリのハンドル
const char *	symbol	指定シンボル

リターンパラメータ

void *	val	≠ NULL 正常終了 (シンボルの値)
		= NULL エラー

解説

handle で指定した共有ライブラリから symbol で指定したシンボルを検索し、その値を返す。
シンボルが見つからない場合は NULL を返す。

特殊なハンドルとして、handle に RTLD_NEXT と RTLD_DEFAULT を指定できる。

handle に RTLD_NEXT を指定した場合、シンボル検索は dlsym() を呼び出した共有ライブラリの後にある「次の」共有ライブラリから始まる。

handle に RTLD_DEFAULT を指定した場合、シンボル検索は dlsym() を呼び出した共有ライブラリのスコープ内で行われる。

共有ライブラリのクローズ

dlclose

C 言語インタフェース

```
int rtn = dlclose( void *handle );
```

パラメータ

void *	handle	共有ライブラリへのハンドル
--------	--------	---------------

リターンパラメータ

int	rtn	= 0	正常終了
		< 0	エラー

解説

handle で指定した共有ライブラリをクローズする。

同一のライブラリを複数回 dlopen() した場合は、オープンした回数だけ dlclose() した時にクローズされる。

クローズされた共有ライブラリに含まれるシンボルは、以降使用できない。

共有ライブラリのシンボル情報の取得

dladdr

C 言語インタフェース

```
int rtn = dladdr( void *addr, Dl_info *info );
```

パラメータ

void *	addr	シンボルのアドレス
Dl_info *	info	指定したシンボルの情報

```
typedef struct {
    const char *dli_fname; /* ファイル名 */
    void *dli_fbase; /* ベースアドレス */
    const char *dli_sname; /* シンボル名 */
    void *dli_saddr; /* シンボルのアドレス */
} Dl_info;
```

リターンパラメータ

int	rtn	≠ 0	正常終了
		= 0	エラー

解説

addr で指定したアドレス値として持つシンボルが、現在オープンしている共有ライブラリに存在する場合、そのシンボル情報を info に返す。

dli_fname は共有ライブラリのファイル名へのポインタを格納する。ファイル名は標準入出力管理の仕様に準ずる。

dli_fbase は共有ライブラリのベースアドレス（ロードオフセット）を格納する。これは共有ライブラリのハンドルと等しい。

dli_sname は addr で指定した値と同じ、または小さい値で最も値に近いシンボルの名前へのポインタを格納する。

dli_saddr は dli_sname のシンボルの値（アドレス）を格納する。

第5章 実装方式

5.1 概要

AMP TKSE は AMP T-Kernel の機能拡張プログラムであり、その機能は AMP T-Kernel サブシステムとして実装される。AMP TKSE が使用するサブシステムを以下に示す。

- ・メモリ管理サブシステム
- ・セグメント管理サブシステム
- ・プロセス／タスク管理サブシステム
- ・プロセス間メッセージサブシステム
- ・グローバル名サブシステム
- ・タスク間同期・通信サブシステム
- ・標準入出力サブシステム
- ・標準ファイル管理サブシステム
- ・ファイルシステム共有管理サブシステム
- ・イベント管理サブシステム
- ・デバイス管理サブシステム
- ・時間管理サブシステム
- ・オブジェクト管理サブシステム

アプリケーションは AMP TKSE の機能を呼び出すために、サブシステムの拡張 SVC として実装されたシステムコール (tkse_xxx_yyy) を利用する。このシステムコールは通常、アプリケーションにリンクされたインタフェースライブラリ経由で呼び出される。

5.2 メモリ管理とセグメント管理

AMP TKSE のメモリ空間の管理は、メモリ管理サブシステムとセグメント管理サブシステムの2つのサブシステムで実現される。

メモリ管理サブシステムはブロック単位のメモリ領域の管理を行う。

メモリ領域を割り当てると、その領域を構成する個々のメモリブロックはページテーブルに登録される。ページテーブルは論理アドレスと物理アドレスの関連付け、およびメモリブロックの様々な属性を保持するためのデータ構造である。MMU はページテーブルの情報を用いて、論理—物理アドレス変換や、メモリ領域のアクセス制限を実現する。ページテーブルはプロセス毎に独立しており、プロセス生成時に初期化され、プロセス終了時に破棄される。

セグメント管理サブシステムは、メモリ空間をディスクにマップする機能や常駐・非常駐の属性設定など、仮想記憶とメモリ空間の管理を行う。

仮想記憶が有効になっている状態で物理メモリが不足すると、セグメント管理は現在使用していないメモリペ

ージをページファイルに書き出してメモリページを破棄し(ページアウト)、新たなメモリ領域として割り当てる。また、ページアウトしているメモリページに対するメモリアクセスが発生した場合は、そのメモリページをメモリ上に読み込み(ページイン)、アクセスを実行する。

ページイン、ページアウトの処理はタスクのコンテキストで実行される。このためタスク独立部を実行中に、物理メモリの不足が発生する可能性のある処理や、またはページアウト状態のメモリ領域へアクセスする処理を行ってはならない。タスク独立部として動作するコード、および動作中に参照するデータはすべて常駐メモリ上に配置する必要がある。

5.3 プロセス／タスク管理

(1) メモリ空間

プロセスのローカルメモリ空間は AMP T-Kernel のタスク固有空間として実装される。すべてのプロセスは独立したタスク固有空間を持ち、プロセス内のタスクは、そのプロセスのタスク固有空間に所属する。

(2) リソースグループ

プロセスはそれぞれ独立したリソースグループを持つ。プロセス生成時に新たなリソースグループが生成され、プロセス終了時に削除される。

リソースグループは、プロセス管理情報やファイルディスクリプタ、カレントディレクトリ情報など、それぞれのプロセスに固有の情報を保持するために使用される。

(3) タスクの保護レベル

ユーザプロセス内のタスクは保護レベル3、システムプロセス内のタスクは保護レベル1で実行される。これらのプロセスから、ドライバや OS で使用するシステム領域(保護レベル0の領域)にアクセスすることはできない。

例外として、初期プロセスは保護レベル0で動作する。このため初期プロセスからシステム領域へのアクセスは可能である。

(4) タスク優先度の割り当てとスケジューリング

AMP TKSE のタスク優先度(sepri)は、AMP T-Kernel タスク優先度(kpri)に以下のように割り当てられる。

[表 4] タスク優先度の割り当て

AMP TKSE タスク優先度 (sepri)	AMP T-Kernel タスク優先度 (kpri)	優先度の割り当て方法	スライスタイム (ミリ秒)
—	1~7	未割り当て	—
0~127 (絶対優先度グループ)	8~135	$kpri = sepri + 8$	10 (固定値)
—	136~137	未割り当て	—
128~191 (ラウンドロビングループ1)	138	$kpri = 138$ (固定値)	$192 - sepri$
192~255 (ラウンドロビングループ2)	139	$kpri = 139$ (固定値)	$256 - sepri$
—	140	未割り当て	—

絶対優先度グループのタスクは、AMP TKSE タスク優先度に加算値(+8)を加えた値を AMP T-Kernel タスク優先度に割り当てられる。優先度の大小関係が保持されるため、絶対優先度グループのタスクは AMP T-Kernel と同じ優先度順のスケジューリングとなる。ただし、同一優先度のタスクが複数存在する場合は、AMP TKSE では一定時間(10msec)ごとにラウンドロビン方式で平等にスケジューリングするのに対し、AMP T-Kernel ではタスクのスライスタイムを明示的に設定しない限り、自動的に実行権が移ることはない。

ラウンドロビングループ1のタスクは、AMP TKSE タスク優先度に関わらずすべて AMP T-Kernel タスク優先度 138 に割り当てられる。ラウンドロビンのアルゴリズムは、タスクのスライスタイムを AMP TKSE タスク優先度に応じて設定し、同一の AMP T-Kernel タスク優先度内で優先順位を回転させることにより実現する。タスクのスライスタイムは、192 から AMP TKSE タスク優先度を減算した値となる。

同様に、ラウンドロビングループ2のタスクはすべて AMP T-Kernel タスク優先度 139 に割り当てる。ラウンドロビンの実現方式はラウンドロビングループ1と同じである。タスクのスライスタイムは、256 から AMP TKSE タスク優先度を減算した値となる。

AMP TKSE タスク優先度として割り当てられていない AMP T-Kernel タスク優先度(1~7, 136~137, 140)は、AMP TKSE から利用することはできない。AMP T-Kernel アプリケーションはこれらの優先度を自由に利用可能である。

5.4 プロセス間メッセージ

送信したメッセージの内容は、送信元が確保したシステムメモリ空間の領域にコピーされ、送信先プロセスのメッセージキューに挿入される。挿入されたデータは、メッセージ受信時に指定したバッファ領域に再度コピーされる。

メッセージ送受信時の同期はタスクイベントにより実現する。メッセージ送信時に CONFM 指定でメッセージ受信待ちを行う場合は、タスクイベント番号 1 を使用する。また `tkse_brk_msg()` による待ち解除を行うために、タスクイベント番号 2 を使用する。メッセージ管理以外のソフトウェアからプロセス内のタスクに、これらのタスクイベント番号を送信してはならない。

メッセージハンドラを使用する場合は、メッセージハンドラを登録したプロセスのメインタスクにタスク例外を発生させることで、メッセージの非同期受信を実現する。メッセージ管理以外のソフトウェアからプロセスのメインタスクにタスク例外を発生させてはならない。初期プロセスは保護レベル 0 で動作するため、AMP T-Kernel の制限上タスク例外を発生させることができない。このためメッセージハンドラを利用して非同期にメッセージ受信を行うことはできない。

5.5 タスク間同期・通信

タスク間同期・通信機能は、AMP T-Kernel の該当するシステムコールを間接的に呼び出すことで機能を実現する。

AMP TKSE の拡張機能として、プロセス終了時のオブジェクト自動削除 (TA_DELEXIT 指定) がある。この機能を実現するため、各プロセスは生成したオブジェクトの一覧情報をリソースグループとして保持する。また、この一覧情報を各オブジェクトと関連付けるため、オブジェクトの拡張情報 exinf を使用する。このため AMP TKSE タスク間同期・通信機能で拡張情報 exinf を使用することはできない。

5.6 デバイス管理

デバイス管理機能は、AMP T-Kernel/SM のデバイス管理機能を間接的に呼び出すことで機能を実現する。ただし AMP TKSE 上からデバイスの登録・抹消を行うことはできない。

5.7 時間管理

時間管理機能は、AMP T-Kernel 時間管理機能を利用して実装されている。

システム時刻は、AMP TKSE 起動時に時計ドライバで RTC 時刻を読み込み初期設定される。時計ドライバが存在しない、あるいは RTC 時刻が不正な場合、システム時刻の内容は不定となる。

5.8 オブジェクト管理

オブジェクト管理は、AMP T-Kernel のドメイン機能を利用して実装されている。

AMP TKSE のカーネル・ドメインは、AMP T-Kernel のカーネル・ドメインとして実装される。両者は実装上、同一である。

プロセス生成時にカーネル・ドメインに属するパグリック属性のドメインとして、プロセス・ドメインが生成させる。プロセスの削除時に、プロセス・ドメインは削除される。

同期・通信オブジェクトは生成時にアクセス属性に応じて、所属するドメインと、AMP T-Kernel のアクセス保護属性が決定される。対応を下表に示す。

AMP TKSE のアクセス属性	属するドメイン	AMP T-Kernel のアクセス保護属性
グローバル属性	カーネル・ドメイン	パブリック属性
カーネル・ローカル属性	カーネル・ドメイン	プロテクト属性
プロセス・ローカル属性	プロセス・ドメイン	プライベート属性

タスクは、プロセス・ドメインに属し、AMP TKSE 上ではプライベート属性としてふるまうが、AMP T-Kernel のアクセス保護はパブリック属性に指定される。タスクの他のプロセスからのアクセスに対する保護は、AMP TKSE にて実現している。これは、プロセス間メッセージに、タスクイベントやタスク例外を用いているため、他のプロセスのタスクからアクセス可能である必要があるからである。

第6章 コンフィグレーション

6.1 システム構成情報

AMP T-Kernel と同様に、システム構成情報を変更することで AMP TKSE のコンフィグレーションを行うことができる。

以下の定義情報を AMP TKSE の標準として定める。

ただし N: は数値列情報を、S: は文字列情報を表す。

・製品情報

N: OS-Ver 製品バージョン
製品管理情報（最大 4 個）

tkse_get_ver で取得するバージョン情報の、製品バージョンと製品管理情報を設定する。
指定しない場合は 0 となる。

・プロセス／タスク管理

N: MaxProc 最大プロセス数
N: MaxSubTsks 最大プロセス内タスク数
N: SysStkSz プロセス内タスクのシステムスタックサイズ（バイト数）
N: UsrStkSz プロセス内タスクのデフォルトユーザスタックサイズ（バイト数）
N: MaxSysPrg 最大システムプログラム数

・セグメント管理

N: MaxMapID 最大ディスクマップ数
N: MaxDiskID 最大ディスク接続数
N: MaxPageIO ディスク入出力時の最大連続ページ数
N: SyncPeriod ディスクの同期間隔（ミリ秒）
設定した周期毎にディスクバッファの内容をディスクと同期する。
N: SafetyMargin メモリ割り当て時に安全マージンとして残すページ数

・メモリ管理

N: SRsvMem システム用メモリの最低確保サイズ（ページ数）

・プロセス間メッセージ

N: TotalMsgMax 最大メッセージサイズ（全メッセージの合計）
N: MaxMsgSz 最大メッセージサイズ（個々のメッセージの最大値）

- ・ タスク間同期・通信

N: TcBufLim タスク間同期・通信用バッファサイズ上限（バイト数）

- ・ グローバル名

N: GlobalNameLimit グローバル名最大数

- ・ 時間管理

N: CmClkUpd 時計更新通知（0:無効／1:有効）

時計更新の通知を毎分0秒に行う。通知は tkse_brk_msg を呼び出すことで行われる。

- ・ 標準ファイル管理

N: FmTskPri ファイル管理タスク優先度（共通タスク）

ファイル管理タスク優先度（各ファイルシステムタスク）

N: MaxOpenF 同時オープン可能な最大ファイル数

N: SyncTimeOut 同期タイムアウト時間（ミリ秒）

N: FmTimeStamp タイムスタンプ更新制御（0:更新あり／1:更新なし）

レコード読み込み時にタイムスタンプを更新するかどうかを設定する。

0 ならば更新を行う。1 ならば更新を行わない。

- ・ イベント管理

N: EmTskPri デバイスイベント受信タスク優先度

N: MaxEvtQ イベントキューサイズ（バイト数）

N: MaxEvMsg イベントメッセージ要求の最大登録数

N: EvtLife イベント自動消滅時間（ミリ秒）

ホイールイベントの自動消滅時間を設定する。

- ・ 標準入出力

N: UxMaxOpenF 同時オープン可能な最大ファイル数（プロセス単位）

N: UxFsTskPri ファイルシステムタスク優先度

N: UxSyncTimeOut 同期タイムアウト時間（ミリ秒）