

embOS-Ultra



# embOS-Ultra

8/16/32bit マイコン対応リアルタイムOS「エンボス」  
消費電力削減



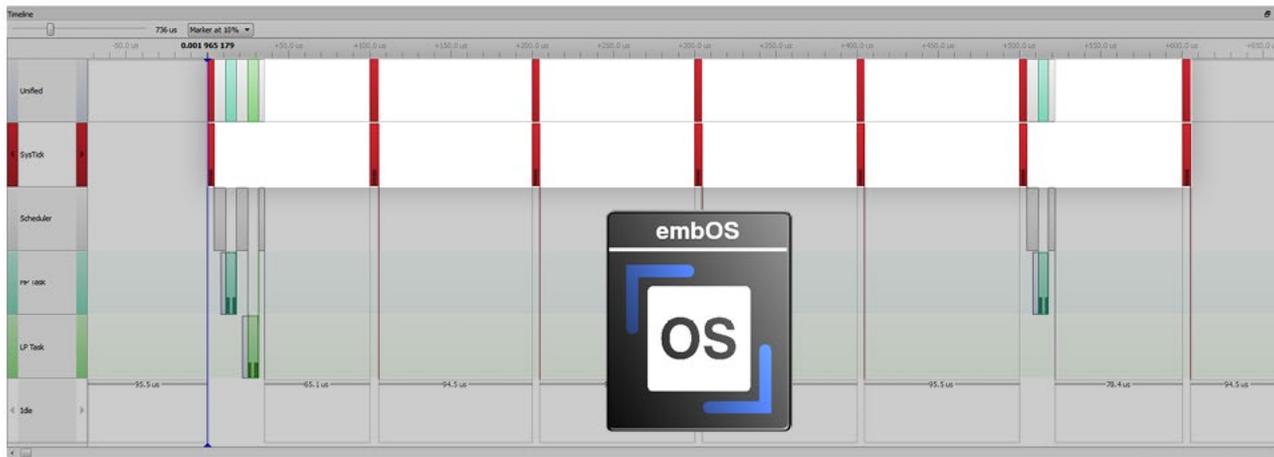
J-Linkは、ファームウェアにembOS-Ultraを採用することでスタンバイモードとエコモードを新たに追加しました。

J-Linkは、非アクティブ時間を検出すると自動的にスタンバイモードに移行し、内部クロック周波数が低下、LEDが暗くなります。周期ティックを使用しないembOS-Ultraを利用することで、CPUの負荷を軽減し、省エネ効果を最大限に発揮します。

エコモードは、J-Linkコンフィギュレーターで設定し、LEDの輝度、クロック周波数の低減により、パフォーマンス上、影響を受けない範囲で省エネを実現しています。

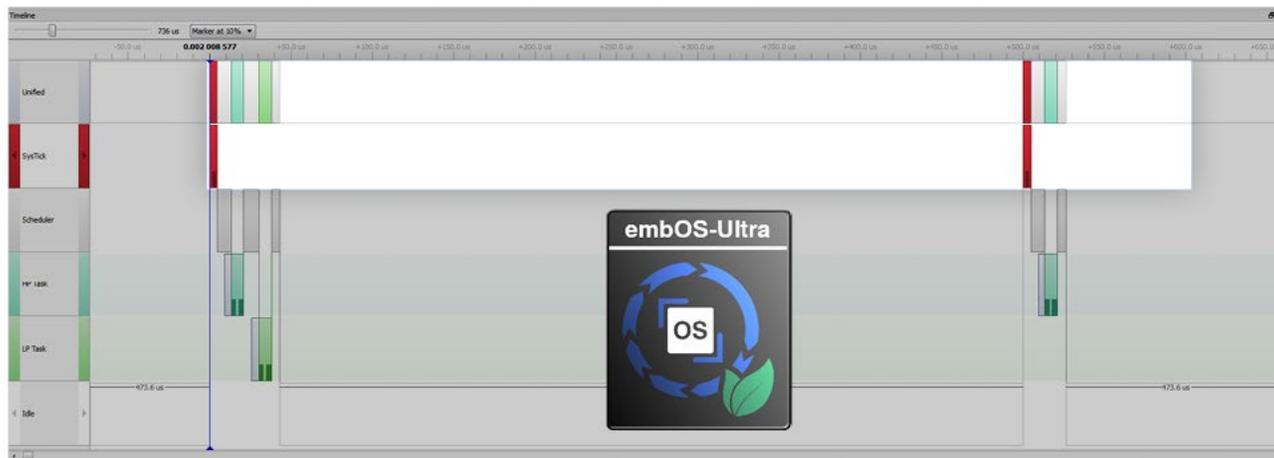
J-Linkは、元々少ない電力で動作していますが、スタンバイモードとエコモードの実装により、無駄な電力を削減し、環境負荷を下げるよう務めています。

他のRTOSでは実現できない精度と時間分解能を提供します。



タイムアウト、遅延、定期タイマーなど、すべての時間ベースのイベントのスケジューリングを、マイクロ秒または **CPU** サイクルで指定

通常の **1** ミリ秒単位のシステムティックを、必要に応じて正確に割り込みを生成するハードウェアタイマーに置き換えることができます。この手法により、従来のシステムティック割り込みが排除され、**CPU** アクティビティが減少し、省電力なシステムを構築することができます。



## 従来のembOSで開発されたアプリケーションは、そのまま利用可能



既存の **API** と **RTOS** の動作が維持されるため、アプリケーションの変更は必要ありません。**embOS-Ultra** は、従来の **embOS API** 呼び出しが使用されるミリ秒単位のタイミングを提供し、新しい **API** 呼び出しが使用されるマイクロ秒またはサイクルの解像度を提供します。

従来の **embOS API** は、拡張された高精度 **embOS-Ultra API** と同じアプリケーション内で混在させることができます。どちらかを選択する必要はありません。



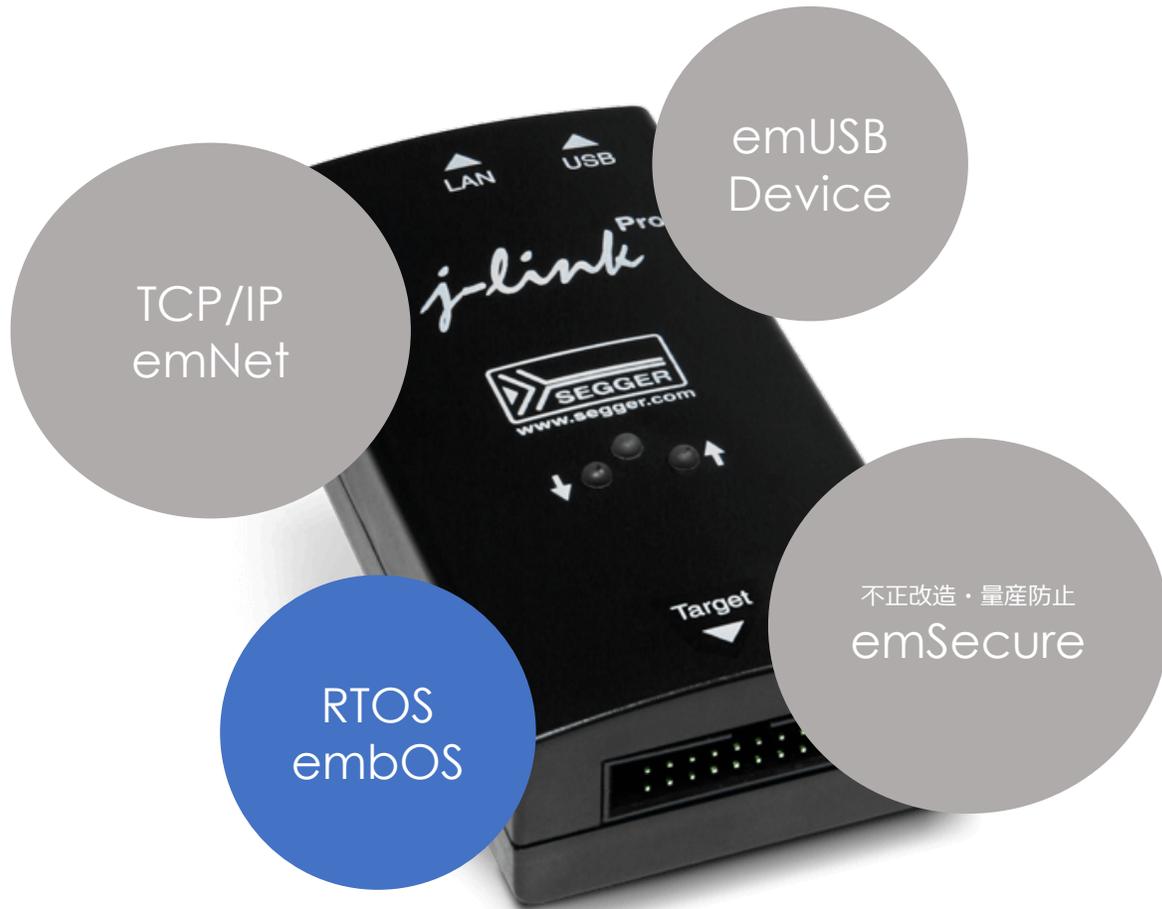
## embOS概要

**多くの市場実績**  
**汎用性、信頼性の高いRTOS**  
**メモリ保護機能対応 – embOS MPU**  
**機能安全対応 – embOS-Safe**

小さなフットプリントで、汎用性の高いRTOSソリューション

# SEGGER J-Linkで利用されているソフトウェア

## 累計100万台以上の販売実績を持つJ-Linkシリーズ



embOSは、J-Link・J-Trace,Flasherシリーズの基幹ソフトウェアとして、25年以上の実績を持つRTOSです。

# embOSユーザーメリット

## 整理されたファイル構造とAPI構造

- ・ コンフィギュレーション・各種設定・運用を分かりやすいAPIで実装
- ・ ユーザーアプリケーションの最適化を柔軟に設定可能
- ・ コンフィギュレータは不要で、アプリケーション側の編集・最適化を自由にハンドリング
- ・ アプリケーションからタスクコンテキストの拡大可能

## 開発ツールとの連携でデバッグ・アプリケーションの可視化

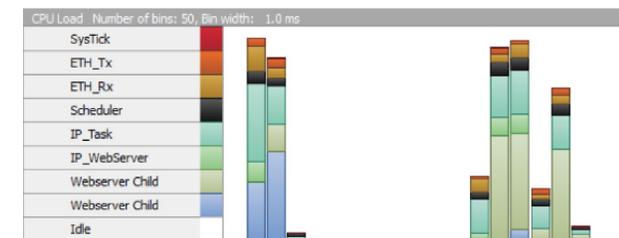
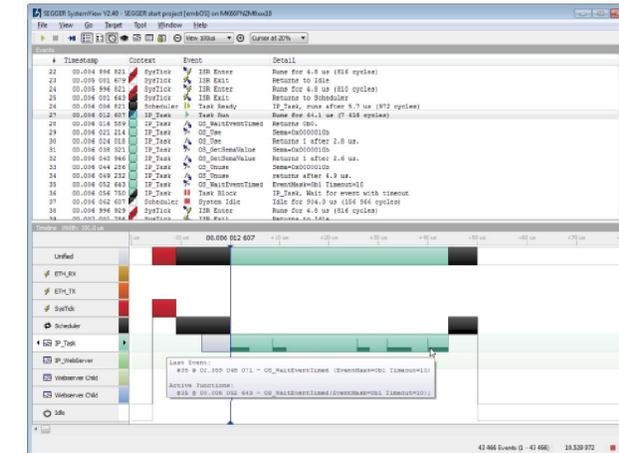
- ・ RTOSプロファイル機能を標準実装
- ・ SystemViewツールでRTOS機能のリアルタイム診断可能

## 習得しやすいサンプルソースコード

豊富な標準サンプルソースコードで利用方法の習得がしやすくなっています。

## 突然のマイコン変更や製品横展開を容易に実現

- ・ ポーティング・マイコン対応が対応済みコアであれば、ユーザー様で簡単に実施可能
- ・ コア制限のユーザーライセンスで、追加コストなしにマイコン変更も容易に可能



SystemView

# embOSの実績

**25年以上に渡り、欧州・米国を中心に利用実績を積んだ組込用RTOS**

**欧州・米国を中心に1,000ライセンス以上の販売実績**

**10億台以上の量産品出荷（SEGGER社調べ）**



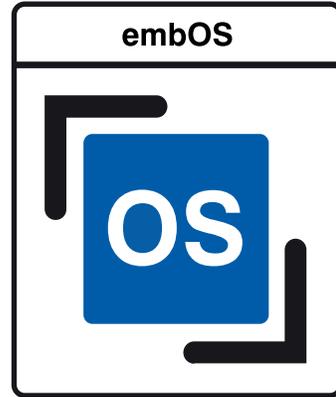
「embOS」は、省電力を求められるバッテリー駆動を前提としたシングルチップ製品から、ハイエンドシステムまであらゆる用途に利用でき、ハードウェアの性能を最大限に活用できます。

グローバルの市場において、産業機器、IoT機器、ネットワーク機器、コンシューマ、自動車、医療機器、航空宇宙電子機器など、様々な分野で利用されています。

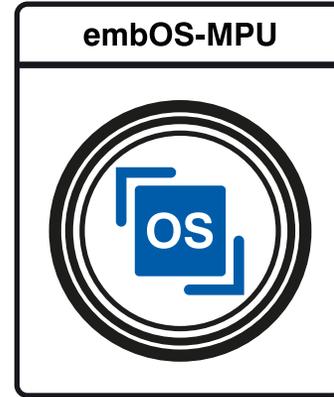
# embOSライセンスバリエーション

ロイヤリティフリー・開発製品無制限のユーザライセンスで提供可能

ソースコード提供  
ライセンス



embOS基本パッケージ



メモリ保護機能

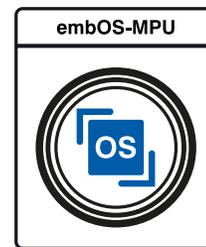


機能安全認証

オブジェクト提供  
ライセンス



オブジェクト版

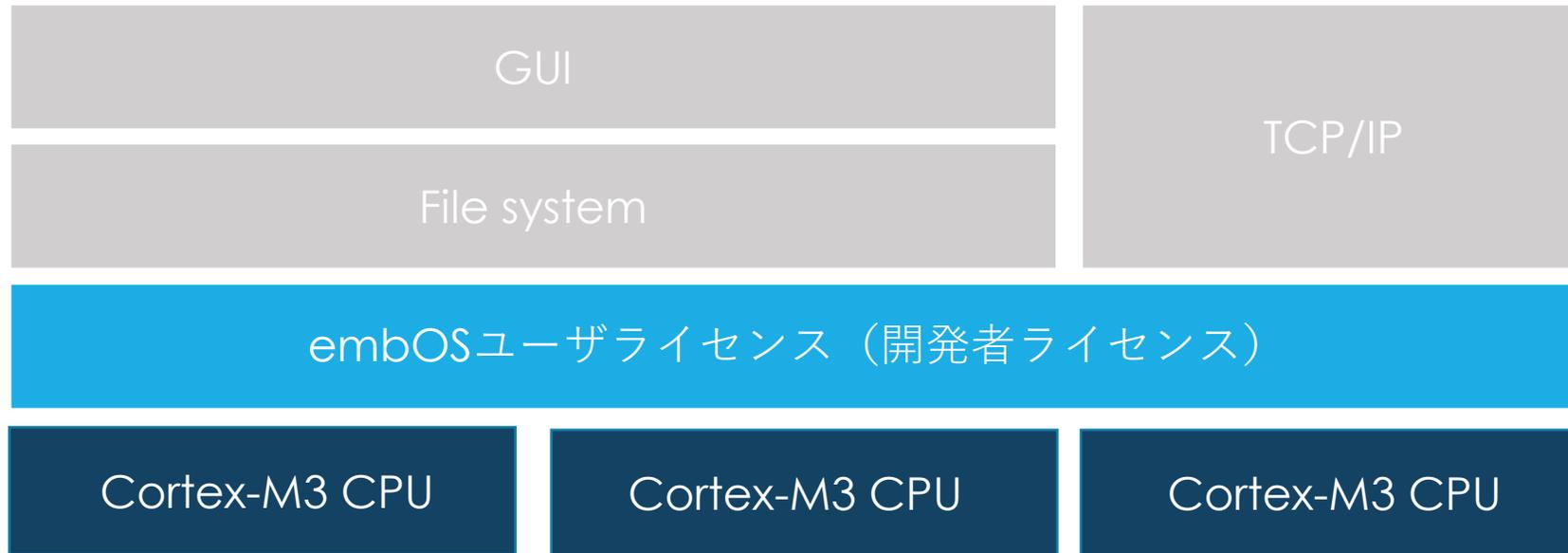


オブジェクト版

長期間の実績と信頼性が  
実現するオブジェクト版  
ローコストライセンス

# embOSのユーザメリット

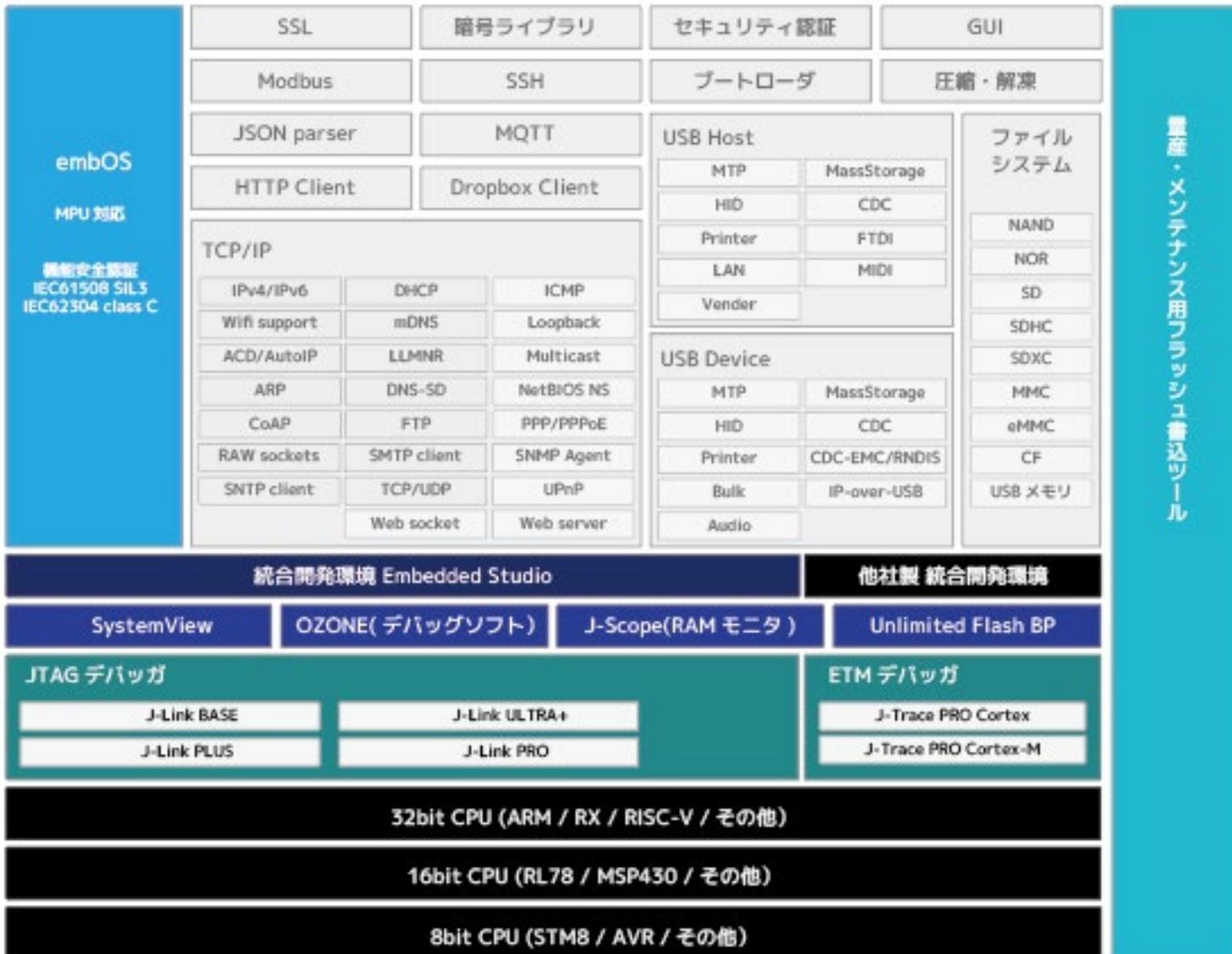
ロイヤリティフリー・開発製品無制限のユーザライセンスで提供可能



開発プロジェクト無制限  
様々な開発で利用可能  
マイコン変更も対応  
(Cortex-M3ライセンス)



# embOSは数多くのミドルウェアをサポート



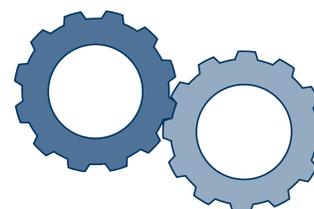
数多くのソフトウェアモジュールを提供  
御社のソフトウェア開発のベースとして、  
利用可能です。

## 組込アプリケーションの基盤OSとして、設計されたリアルタイムOS



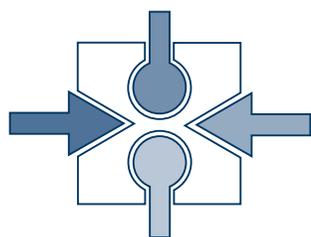
### 効率性

低いROM/RAM使用量にもかかわらず、高いリアルタイム性能を実現します。



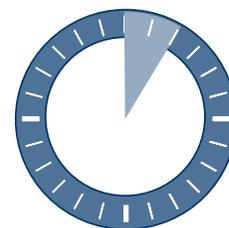
### 信頼性

数十億の量産デバイスに搭載出荷実績を持ち、機能安全規格に準拠しています。



### 汎用性

幅広いコア・コンパイラ対応で、マイコンやツールに依存しない資産を構築



### 使いやすさ

分かりやすいAPI、開発を支援するツールなど。開発ユーザ視点に立った使いやすさを実現。



## embOSの効率性



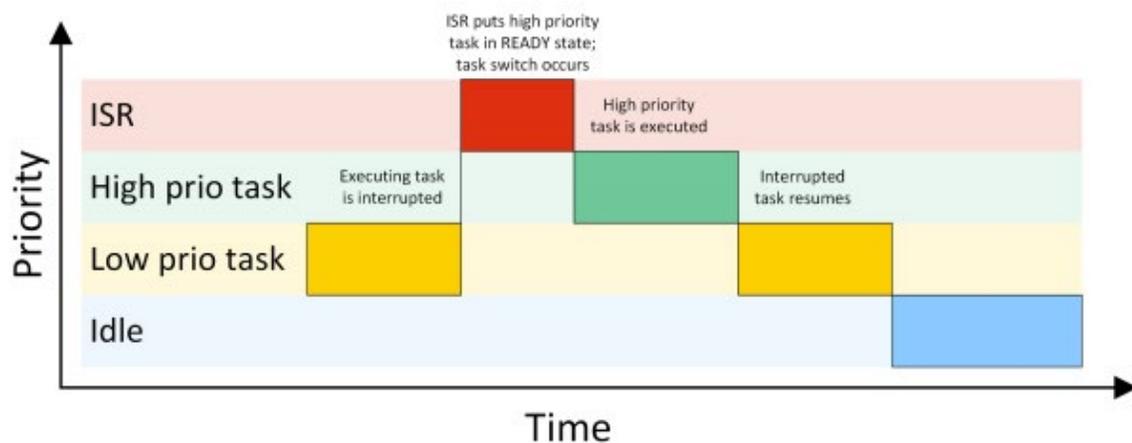
**マルチタスク  
省ROM/RAMリソース**

RTOSのオーバヘッドは、最小限にパフォーマンスの高いアプリケーション開発に最適です。

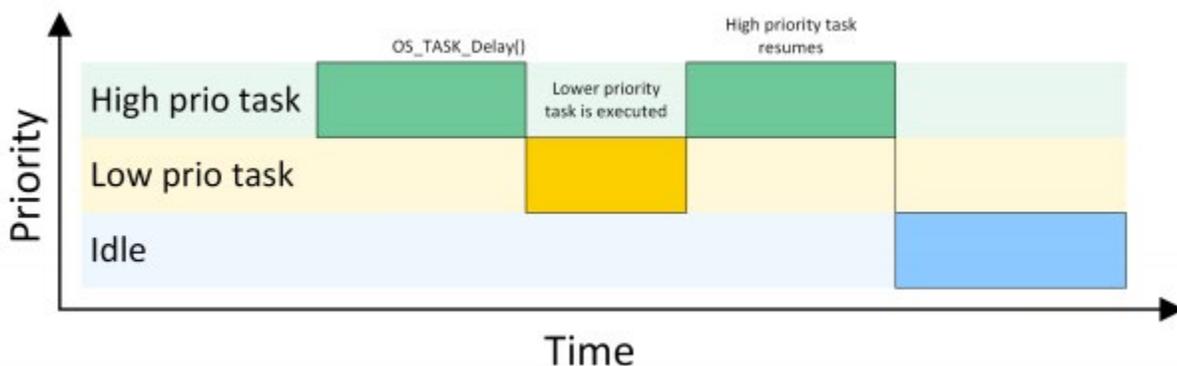


## ユーザアプリケーションに最適なマルチタスクシステムを構築可能

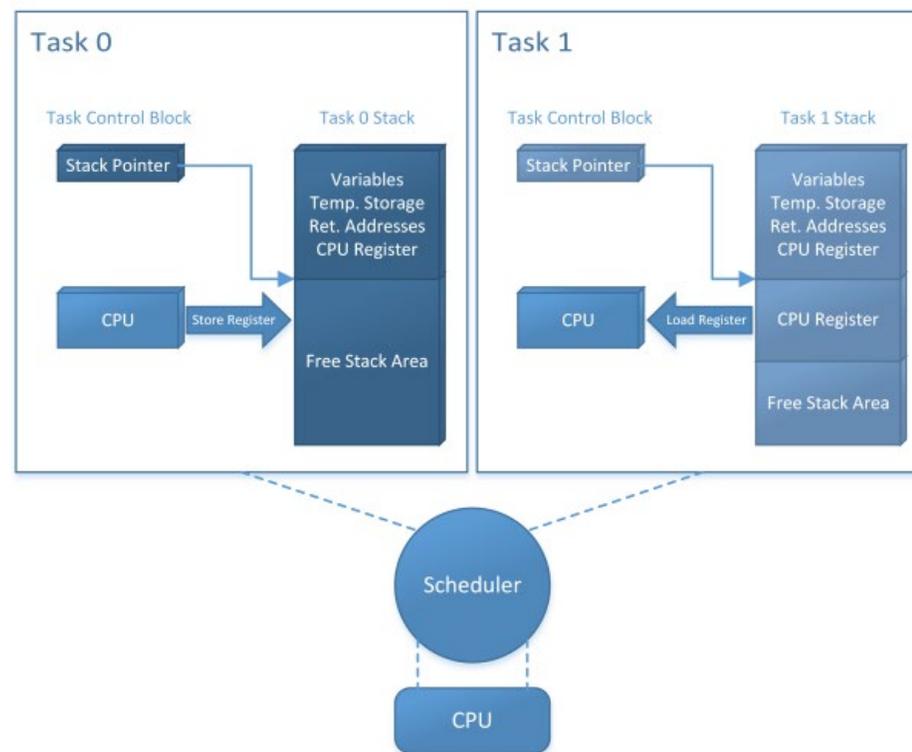
### ■ プリエンプティブマルチタスク



### ■ 非プリエンプティブマルチタスク



ラウンドロビン方式のスケジューリングやプライオリティでコントロールするアルゴリズムと小型のRTOSながら、高性能なRTOS機構を持ちます。



# embOSの効率性：ROM/RAMサイズ



極めて小さなリソースで、効率的なアプリケーション実装が可能です。



embOSリソース	RAM
カーネル	71 B
タスクコントロールブロック	36 B
リソースセマフォ	16 B
カウンタセマフォ	8 B
メールボックス	24 B
ソフトウェアタイマ	20 B
タスクイベント	0 B

(Byte)



## embOSの汎用性



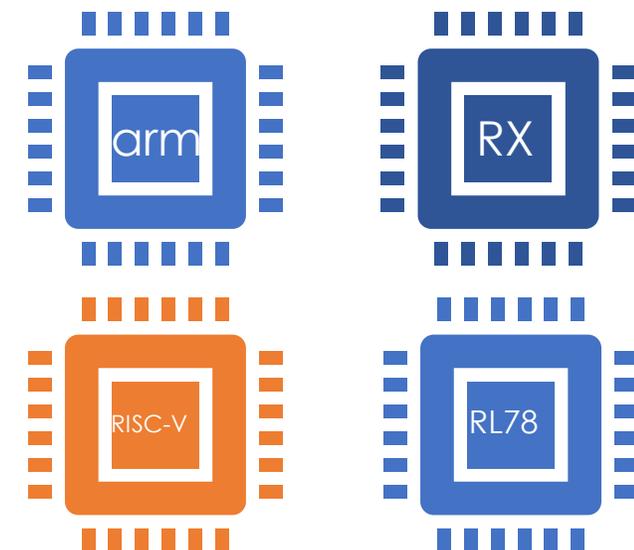
**マルチタスク  
省ROM/RAMリソース**

ユーザ様の環境に合わせて利用できるRTOS。



MISRA-C2012に準拠したソースコード  
80以上のコアとコンパイラの組合せサポート  
500を超える評価ボードBSPを用意  
8/16/32bitマイコンを一つのRTOSでカバーしています。

**ハイエンドからローエンドマイコンまで、幅広く利用可能**



## 代表的なコア

ARM(Cortex-A/R/M, ARM7/9/11)、RISC-V、RX、RH850、RL78、FR16/30、STM8、MSP430、78K0、H8/H8S/H8SX、M16C/R8C、M32C、SH2/SH2A

## 主なIDE/コンパイラ

SEGGER Embedded Studio、IAR EWxxx、ARM MDK、ARM DS-5、GHS、ST Atollic TrueSTUDIO、GNU

# 対応マイコンリスト

デバイスメーカー	コア	マイコン・シリーズ
<b>Ambiq Micro</b>	Cortex-M	Apollo512-KBR, AMAPH1KK-KBR
<b>Analog Devices</b>	ARM7/9/11	ADuC7026
<b>Cypress</b>	Cortex-M	CY8C4245, CY8C5868, CY9BF506, CY9BF506, CY9BF618, S6E2
	F16	Fujitsu F2MC-F16LX 90xxx
	FR	MB913xx, MB914xx
<b>GigaDevice</b>	Cortex-M	GD32F150, GDF190, GD32F303, GD32F307, GD32F450
	RISC-V	GD32VF103
<b>IDT</b>	Cortex-M	ZAMC4100
<b>Infineon</b>	Cortex-M	TLE9877, XMC4300, XMC4500, XMC4700, XMC4800
	C16x	C16x
<b>Microchip</b>	Cortex-A	ATSAMA5xxx
	Cortex-M	SAM3x, SAM4x, SAMG5x, SAMDJ20xx, SAMD21xx, SAME70xx, SAML10xx, SAML11xx, SAMR21xx, SAMV71xx
	ARM7/9/11	AT91M5xxx, AT91R40xxx, AT91RM9xxx, AT91SAM7xxxx, AT91SAM9xxxx,
	AVR32	AVR32UC3xx, AVR32AP7000
	AVR	ATmega64, ATmega1xx, ATmega2xx, ATXmega1xx,
<b>Nordic</b>	Cortex-M	nRF51xxx, nRF52xxx
<b>NXP</b>	Cortex-A	iMX6Q, iMX6UL, i.MX6U5
	Cortex-M	i.MXRT595S, i.MXRT685S, i.MXRT1176, i.MXRT10xx, K21xxx, K22xxx, K24xxx, K26xxx, K40xxx, K60xxx, K64xxx, K65xxx, K66xxx, K70xxx, KE02xxx, KL25xxx, KV31xxx, LPC11xx, LPC12xx, LPC15xx, LPC17xx, LPC18xx, LPC43xx, LPC54xxx, LPC55xxx, S32Kxxx,
	ARM7/9/11	iMX25, LPC21xx, LPC23xx, LPC24xx, LPC31xx, LPC32xx

デバイスメーカー	コア	マイコン・シリーズ
<b>Renesas</b>	Cortex-A	RZ/A1, RZ/G1E
	Cortex-M	RE01
	RX	RX100, RX200, RX600, RX62x, RX63x, RX64x, RX65x, RX66x, RX71x, RX72x
	RH850	RH850¥F1x
	RL78	RL78(Simulator), RL78G13, RL78G14, RL78G1C, RL78L12, RL78L13
	SH2A/SH2	SH2A72xx, SH2A76xx, SH72xx
	V850	V850EIA1, V850EMS1, V850E2MN4, V850ESJG2, V850SA1, V850SB1
	78K	K078F0xx, K0R78F1xx
<b>SiFive</b>	RISC-V	E31, FE310-G002
<b>Silicon Labs</b>	Cortex-M	EFM32G, EFM32GG, EFM32HG, EFM32PG, EZR32LG
	8051	C8051F930
<b>ST</b>	Cortex-M	STM32F0xx, STM32F1xx, STM32F2xx, STM32F3xx, STM32F4xx, STM32F7xx, STM32H7xx, STM32L0xx, STM32G0xx, STM32L1xx, STM32L4xx, STM32W10x, STM32WB
	STM8	STM8
	Cortex-A	AM33xx, AM35xx
<b>TI</b>	Cortex-R	TMS570
	Cortex-M	CC13xx, LM3S9xx, LM3S8xx, LM3S19xx, LM3S69xx, LM3S89xx, MSP432, TM4C12xx, TMS47xx
	MSP430	MSP430F1xx, MSP430F5xxx, MSP430FGxxx
	Cortex-M	TMPM330, TMPM369, TMPM3HQ, TMPM4G9
<b>Xilinx</b>	Cortex-A	XC7Z007S, XC7Z010, XC7Z020
	Cortex-R	XCZU3EG



## マルチコア・マルチOSで利用可能なOS間同期・通信用APIをサポート

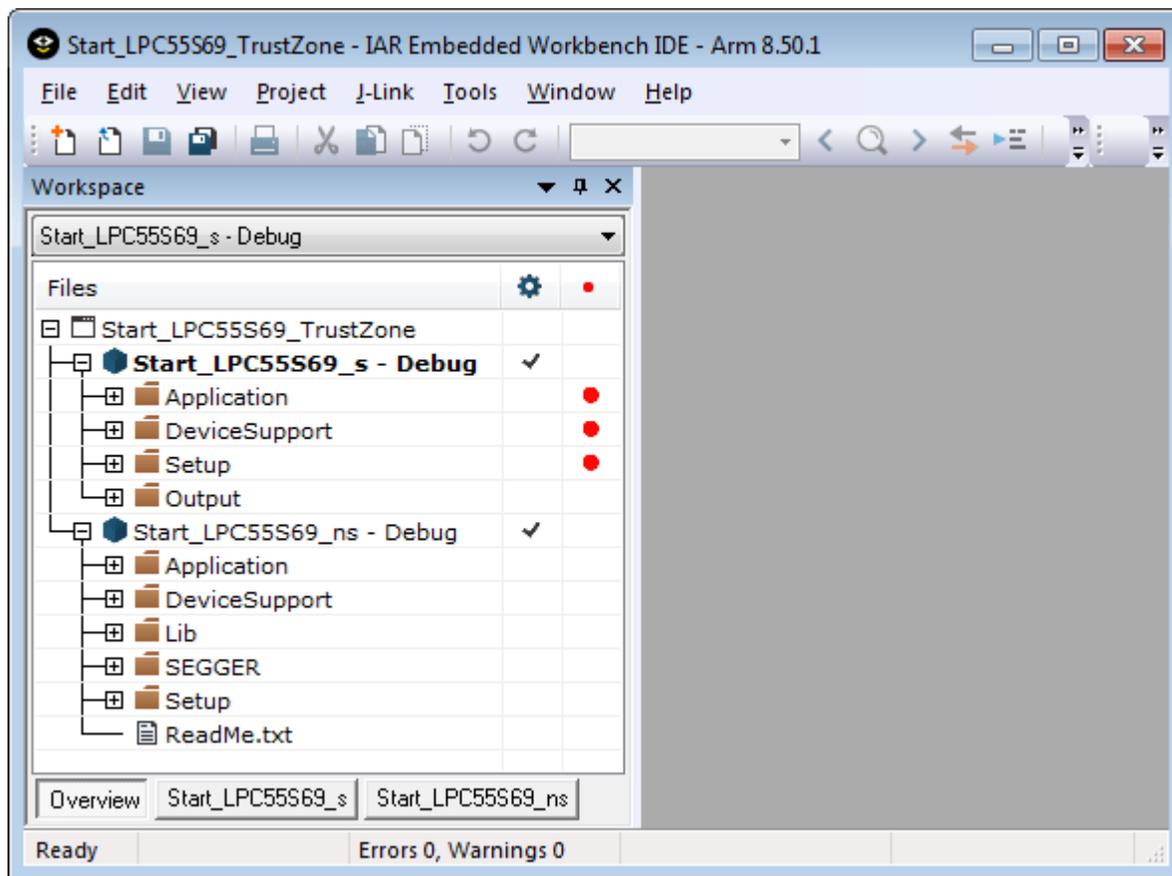
Routine	Description	main	Priv Task	Unpriv Task	ISR	SW Timer
<code>OS_SPINLOCK_Create()</code>	Creates a hardware-specific spinlock.	•	•			
<code>OS_SPINLOCK_Lock()</code>	Acquires a hardware-specific spinlock. Busy waiting until the spinlock becomes available. This function is unavailable for some architectures.	•	•			
<code>OS_SPINLOCK_Unlock()</code>	Releases a hardware-specific spinlock.	•	•			
<code>OS_SPINLOCK_SW_Create()</code>	Creates a software-implementation spinlock.	•	•			
<code>OS_SPINLOCK_SW_Lock()</code>	Acquires a software-implementation spinlock.	•	•			
<code>OS_SPINLOCK_SW_Unlock()</code>	Releases a software-implementation spinlock.	•	•			

コアの同期、データ交換を制御するために利用可能なSpinlock APIが含まれます。

これにより、共有メモリ・周辺機器などへのアクセスを実現します。

汎用的なロックメカニズムにより、プロセスの同期を行う事ができます。

## セキュアエリアと非セキュアエリアを分離サポート対応



Cortex-Mマイコンで搭載されている「Arm v8-M TrustZone」を利用する事により、セキュアなアプリケーション設計をサポートします。セキュアブート、ファームウェアアップデート、キーなどをアプリケーションの他の部分から分離することで、外部の攻撃から守る安全なアプリケーションを開発することができます。

非セキュアエリアから実行するembOSアプリケーションでタスクはセキュア状態から関数を呼び出すことができます。



## embOSの信頼性



**機能安全認証にも対応可能な高品質ソースコード**

25年以上の利用されているRTOSソリューション

# embOSの信頼性

embOSは、様々な領域の製品で安心して利用することができます。



**機能安全認証対応** (embOS-safe)

IEC 61508 SIL 3 / IEC 62304 Class C 認証取得済みRTOS



**数十億台の量産製品出荷実績**

リリース以来、25年にわたりお客様製品に搭載され量産出荷されています。



**MISRA-C2012準拠のオリジナルコード**

オープンソースコードは一切利用せず、SEGGER社のembOS開発チームにより開発されたオリジナルRTOS。



## embOSの使いやすさ

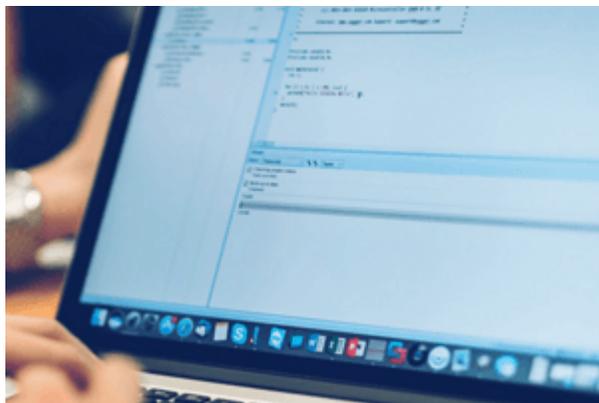


### 充実した開発支援ツール サポート体制

開発しやすいRTOSソリューションで、開発時間を短縮。  
様々な開発支援ツールを利用できます。

# 使いやすいRTOSソリューション

embOSは、様々な領域の製品で安心して利用することができます。



**洗練されたソースコード**  
見やすく分かりやすい  
ソースコード提供



**分かりやすいAPI**  
扱いやすいAPIを提供  
初めてでも使いやすく



**BSPサポート**  
500以上の評価ボードへ  
BSPを提供しています。



**日本語サポート**  
当社より日本語サポートを  
提供  
英語でSEGGER社開発者から直接  
サポートを受けることも可能

# embOS開発支援ツール

## ソフトウェア開発を支援する様々な無償提供ツール群

The screenshot shows the embOSView application window. It features a 'Task list' table, 'System variables' section, a 'CPU load vs. time' graph, and a 'Terminal' window. The task list is as follows:

Prio	Id	Name	Status	Data	Timeout	Stack	CPUload	Run count	Time slice
120	0x20000A2C	TaskMain	Delay		4 (55816)	308 / 512 @ 0x2000022C	0.36%	24125	0/2
119	0x20000A7C	Task0 (RR)	Executing			116 / 512 @ 0x2000042C	33.22%	1117	1/2
119	0x20000B1C	Task2 (RR)	Executing			116 / 512 @ 0x2000082C	33.25%	1127	1/2
119	0x20000ACC	Task1 (RR)	Executing			116 / 512 @ 0x2000062C	33.23%	1113	1/2

embOSView

* Prio	Id	Name	Status	Timeout	Stack Info	Run count	Time slice	Events
100	0x1FFF0878	HP Task	Waiting for space in Queue 0x1FFF0A08 (MyQueue)	2500 (16500)	176 / 512 @ 0x1FFF0078	8	0 / 2	0x0
75	0x1FFF0930	MP Task1	Waiting for C-Semaphore 0x1FFF0A58 (MyCSema)		152 / 512 @ 0x1FFF0478	1	2 / 2	0x0
75	0x1FFF08D4	MP Task0	Ready		168 / 512 @ 0x1FFF0278	9	0 / 2	0x0
50	0x1FFF098C	LP Task	Waiting for message in Mailbox 0x1FFF09E8 (MyMailbox)		160 / 512 @ 0x1FFF0678	1	0 / 2	0x0
	Idle							

SEGGER Embedded Studio Plug-in / EW Plug-in

The screenshot shows the Microsoft Visual Studio IDE with a C source file named 'Start\_LEDBlink.c'. The code defines two tasks: HPTask and LPTask, and a main function that initializes the OS and starts multitasking.

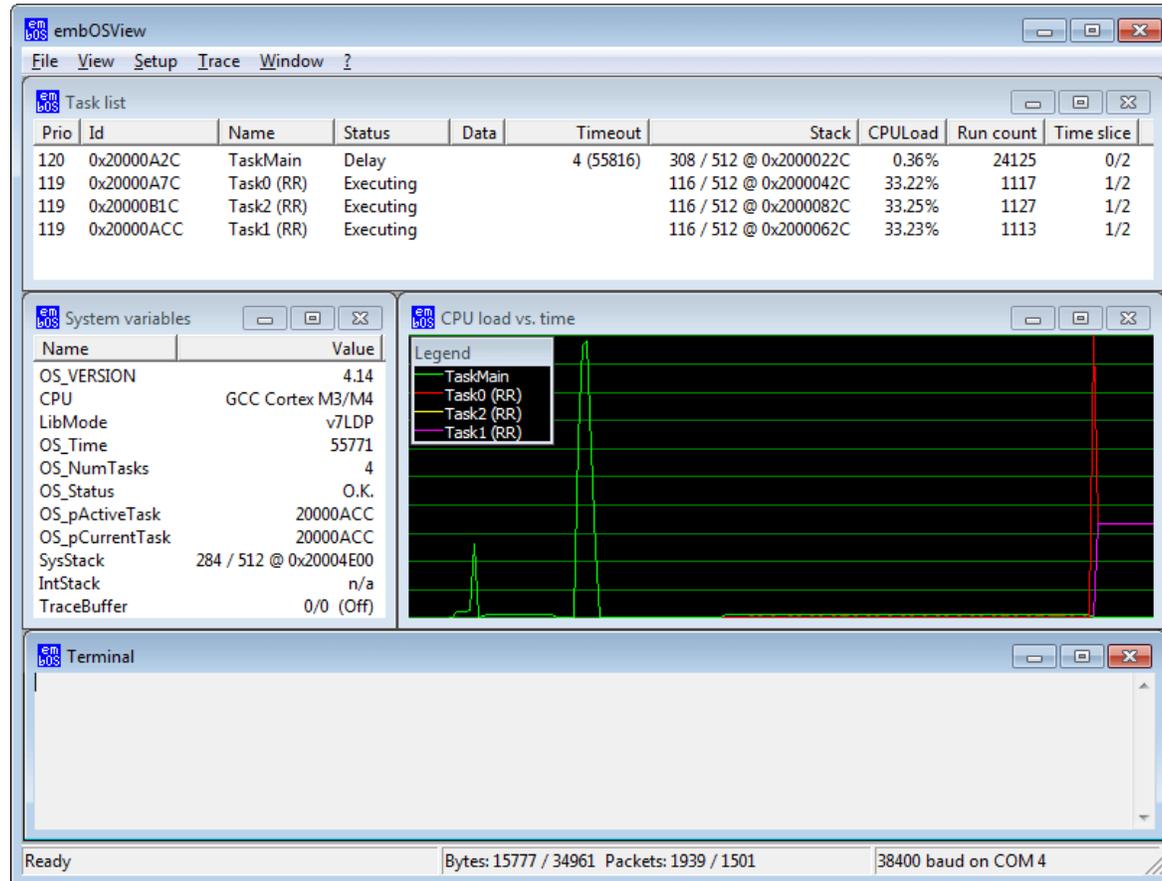
```
static void HPTask(void) {
    while (1) {
        BSP_ToggleLED(0);
        OS_Delay (50);
    }
}

static void LPTask(void) {
    while (1) {
        BSP_ToggleLED(1);
        OS_Delay (200);
    }
}

int main(void) {
    OS_IncDI(); /* Initially disable interrupts */
    OS_InitKern(); /* Initialize OS */
    OS_InitHW(); /* Initialize Hardware for OS */
    BSP_Init(); /* Initialize LED ports */
    OS_CREATETASK(&TCBHP, "HP Task", HPTask, 100, StackHP);
    OS_CREATETASK(&TCBLP, "LP Task", LPTask, 50, StackLP);
    OS_Start(); /* Start multitasking */
    return 0;
}
```

embOS  
シミュレーション

## ターゲットで動作しているアプリケーション状況を可視化



コンパイラやIDEに依存しないため、お客様の環境で利用することができます。

### ターゲットの接続

embOS Viewはターゲットとシリアル接続(UART) ARM、RXの場合はEthernetや他の通信チャネルも対応可能

### 提供バージョン

すべてのembOSライセンス  
無償評価版にも提供

## embOS Viewでは、ターゲットからリアルタイムに情報取得

Name	Description
Prio	現在のプライオリティタスク
Id	タスクID, タスクコントロールブロックのアドレス
Name	作成名
Status	現在のタスク状況 (ready, executing, delay, reason for suspension)
Data	ステータス状況
Timeout	次の立ち上がり時間
Stack	利用スタックサイズ/最大スタックサイズ/スタックポインタ
CPUload	タスクによるCPU利用率
Run Count	リセットからの回数
Time slice	ラウンドロビン情報
OS_Version	embOSバージョン
CPU	ターゲットCPU,コンパイラ
LibMode	ターゲットアプリケーションに利用されるライブラリモード
OS_Time	タイマーティックからの現在時間
OS_NumTasks	定義されたタスクの数
OS_Status	現在のOS状況
OS_pActiveTask	実行されるべきアクティブタスク
OS_pCurrentTask	現在の実行タスク
SysStack	利用サイズ、最大サイズ、システムスタックポインタ
IntStack	利用サイズ、最大サイズ、割込スタックポインタ
TraceBuffer	トレースバッファの状況 (サイズ・システムカウンタ)

# embOS Plug-in for IDE

## 各種IDE上でembOSの状況を表示

Task List									
*	Prio	Id	Name	Status	Timeout	Stack Info	Run count	Time slice	Events
	100	0x1FFF0878	HP Task	Waiting for space in Queue 0x1FFF0A08 (MyQueue)	2500 (16500)	176 / 512 @ 0x1FFF0078	8	0 / 2	0x0
	75	0x1FFF0930	MP Task1	Waiting for C-Semaphore 0x1FFF0A58 (MyCSema)		152 / 512 @ 0x1FFF0478	1	2 / 2	0x0
➔	75	0x1FFF08D4	MP Task0	Ready		168 / 512 @ 0x1FFF0278	9	0 / 2	0x0
	50	0x1FFF098C	LP Task	Waiting for message in Mailbox 0x1FFF09E8 (MyMailbox)		160 / 512 @ 0x1FFF0678	1	0 / 2	0x0
		Idle							

タスクリストで、各タスクレベルの状態を表示します。

Id(Mailboxes)	Name	Messages	Message Size	Buffer Address	Waiting Tasks	In Use
0x2000124C	Mailbox 0	1/8	8	0x20001278		False
0x200012B8	Mailbox 1	0/8	8	0x200012E4	0x20000B90 (Background Task 5)	False

Id(Mutexes)	Name	Owner	Use Counter	Waiting Tasks
0x2000122C	Mutex 0	0x200002B0 (MP Task)	2	0x200009C4 (Background Task 0)
0x20001EE0			0	

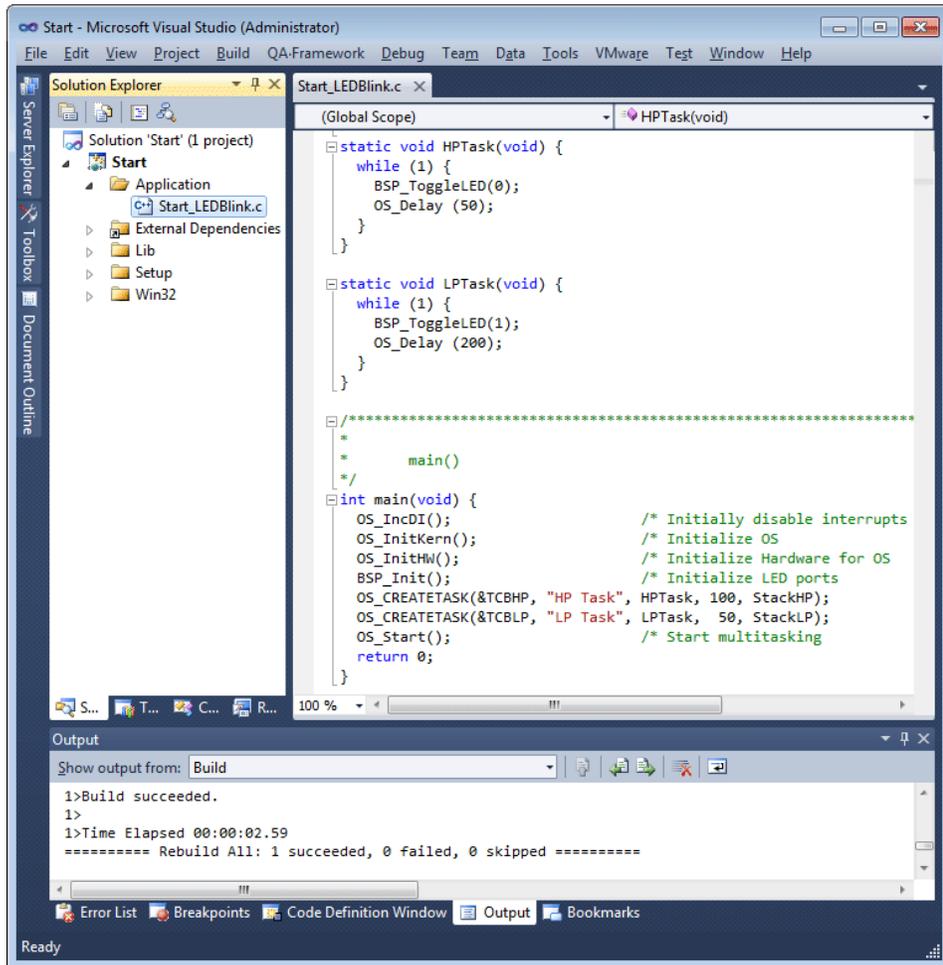
Id(Semaphores)	Name	Count	Waiting Tasks
0x200013B8	Semaphore 0	0	0x20000A20 (Background Task 1)

SEGGER EmbeddedStudioでは標準実装されていますので、簡単に利用可能です。

embOS上のオブジェクト、メールボックスやセマフォなどの状態を表示

# embOS シミュレーション

## VisualStudio等でソフトウェアシミュレーション



embOSシミュレーションはハードウェアを利用する事なくソフトウェアで動作をシミュレーションすることができます。

すべてのembOS APIをシミュレーション可能

MinGW用／Microsoft VisualStudio用が用意されています。

embOSシミュレーションを使ってハードウェアシミュレーションをする事も可能です。LEDやディスプレイなどコントロールすることも出来ます。



# embOS が標準で持つプロファイニングAPI

## embOSでは、OSプロファイル・トレース機能を標準搭載

Routine	Description	main	Priv Task	Unpriv Task	ISR	SW Timer
<code>OS_STAT_AddLoadMeasurement()</code>	Initializes the periodic CPU load measurement.	•	•			
<code>OS_STAT_AddLoadMeasurementEx()</code>	Initializes the periodic CPU load measurement.	•	•			
<code>OS_STAT_Disable()</code>	Disables the kernel profiling.	•	•		•	•
<code>OS_STAT_Enable()</code>	Enables the kernel profiling (for an indefinite time).	•	•		•	•
<code>OS_STAT_GetExecTime()</code>	Returns the total task execution time.	•	•		•	•
<code>OS_STAT_GetLoad()</code>	Calculates the current task's CPU load in permille.	•	•		•	•
<code>OS_STAT_GetLoadMeasurement()</code>	Retrieves the result of the CPU load measurement.	•	•		•	•
<code>OS_STAT_GetNumActivations()</code>	Return the number of task activations.	•	•	•	•	•
<code>OS_STAT_GetNumPreemptions()</code>	Return the number of task preemptions.	•	•	•	•	•
<code>OS_STAT_Sample()</code>	Starts the kernel profiling and calculates the absolute task run time for all tasks since the last call to <code>OS_STAT_Sample()</code> .	•	•		•	•

外部ツールに依存することなく、TICKタイムだけでなく、μ秒単位の時間計測APIなどを利用し、表示することも可能です。

# HTMLベースのマニュアル

## 最新のユーザマニュアルをHTML形式で公開

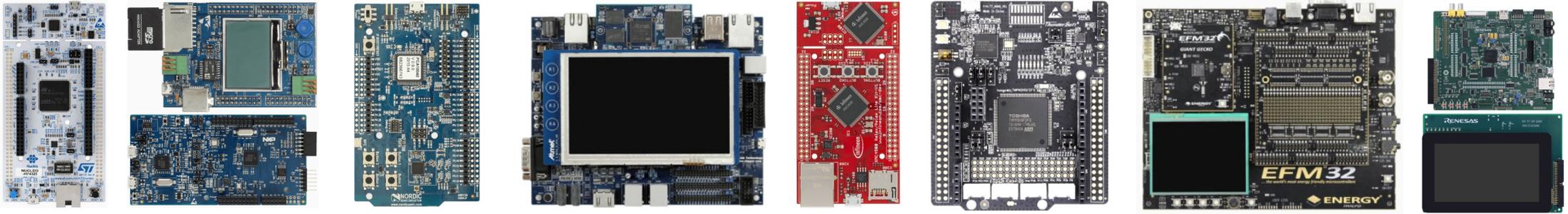
ブラウザの翻訳機能で日本語表示可能

The image displays two side-by-side browser windows showing the embOS user guide. The left window shows the English version of the document, titled "embOS Real-Time Operating System User Guide & Reference Manual". The right window shows the same document translated into Japanese, with a Google Translate overlay in the top right corner. The Japanese title is "embOS リアルタイムオペレーティングシステム ユーザーガイドおよびリファレンスマニュアル". The document content includes sections like "Introduction and Basic Concepts" and "What is embOS?".

[https://www.segger.com/doc/UM01001\\_embOS.html](https://www.segger.com/doc/UM01001_embOS.html)

# 評価ボード・BSP

多くのCPU・評価ボード用のBSPを用意オブジェクト評価版を提供



評価ボード一覧：

[https://www.embitek.co.jp/download/ps/EVAL\\_SW.pdf](https://www.embitek.co.jp/download/ps/EVAL_SW.pdf)

無償評価版：すべてのAPIを評価利用頂くことが可能です。

<https://www.segger.com/downloads/embos/>

## エンビテックでは、お客様導入を受託対応でサポート

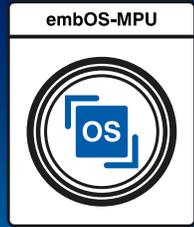


### お客様ハードウェアへのポーティング対応

embOSは比較的容易にお客様ハードウェアへの実装が可能ですが、必要に応じて当社でお客様ハードウェアへの実装受託対応を行う事が可能です。

### RTOSアプリケーションポーティング対応

既存のFreeRTOSやiTRONソフトウェアをembOSにポーティング対応します。既存RTOSからのAPI調整などを行い、ソフトウェア資産を有効活用する提案も可能です。



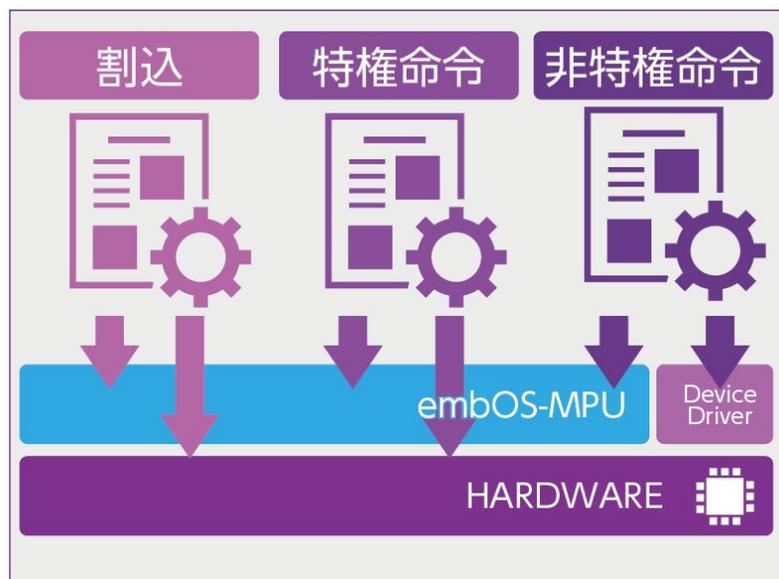
# embOS-MPU

メモリ保護機能付きRTOS

## Cortex-Aなどのハイエンドマイコンで実装されているMPU機能に対応

メモリ保護機能を持つことにより、OSと特権タスクはメモリ保護され、非特権タスクの悪影響から隔離されます。

embOSと互換性のあるAPIを実装ため、embOSで開発されたアプリケーションも最小の工数でembOS-MPUに適合させることができます。



「**特権命令**」は特権状態で動作します。MPU設定の初期化タスクやデバイスドライバを含みます。特権命令を使用するタスクは、完全な信頼性を確認する必要があります。

「**非特権命令**」アプリケーションは、特権のない状態で実行されるため、不具合が発生した場合においても、メモリ保護機能により、基本システムに影響を与えることはありません。

embOS-MPUは、ハードウェアのメモリ保護ユニット(MPU)と、embOS-MPUで実装されたソフトウェア機能により、1つのタスクがシステム全体に影響を与えないようにします。これにより、あるタスクでバグが発生した場合でも、他のタスクやオペレーティングシステムが実行を継続することができます。

embOS-MPUでは、特権タスクはメモリにフルアクセスできます。非特権タスクは、それぞれの個別のメモリ領域に対し、特定のアクセス権限を持ちます。また周辺機器にアクセスするため、追加のメモリロケーションとOS制御構造、デバイスドライバ、特定のembOS APIなどを非特権タスクから呼び出すように設定も可能です。

# embOS MPUサンプルコード

## embOS MPUサンプルコードで利用方法を確認可能

embOS-MPU will terminate the LPTask as soon as the task tries to write to memory outside its task stack. Additionally the error callback function is called. The error callback function prints a message with the task id and the error cause. The HPTask and the OS are not affected and still run.

```
1  /*****
2  *
3  *   _ErrorCallback()
4  *
5  *   Function description
6  *   User callback function which is called when an unprivileged task
7  *   does something disallowed, e.g. tries to write to memory which
8  *   does not belong to the task
9  */
10 static void _ErrorCallback(OS_TASK* pTask, OS_MPU_ERRORCODE ErrorCode) {
11     static const char* _sErrTxt[] = { "OS_MPU_ERROR_INVALID_REGION", "OS_MPU_ERROR_IN
12                                         "OS_MPU_ERROR_INVALID_API", "OS_MPU_ERROR_HARDF
13                                         "OS_MPU_ERROR_MEMFAULT", "OS_MPU_ERROR_BUSFAULT
14                                         "OS_MPU_ERROR_USAGEFAULT", "OS_MPU_ERROR_SVC"};
15     printf("Task with ID 0x%x has been stopped due to error %s\n", (OS_U32)pTask, _sEr
16 }
```

<https://www.segger.com/products/rtos/embos/editions/embos-mpu/embos-mpu-sample-application/>



**embOS-Safe**

**IEC 61508 SIL 3 / IEC 62304 Class C 認証取得済みRTOS**

機能安全認証対応RTOS

# embOS-safe

RTOSは、安全性を重視したアプリケーションで最も重要なコンポーネントです。

embOS-safeを利用する事により、安全性が重要なコードを分離し、他のタスクと干渉することなく動作出来るようにする事が可能です。これにより、アプリケーションの機能安全対応をより簡素に行う事が出来ます。

embOS-safeは、産業・医療・自動車・家電などの安全分野向けに設計されています。



産業機器  
IEC61508 SIL3



医療機器  
IEC62304 ClassC

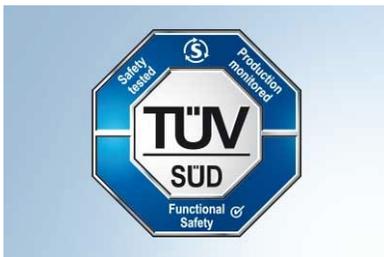


車載  
ISO26262(お問合せ)



家電製品  
IEC61508 SIL3

## embOS-safeは、お客様製品の機能安全認証取得をサポート



**機能安全認証対応** (embOS-safe)

IEC 61508 SIL 3 / IEC 62304 Class C 認証取得済みRTOS



**通常embOSと共通化**

embOSとAPIは共通化されていますので、  
embOS用に開発されたプロジェクトをそのままリユースができます。



**embOS機能安全マニュアル・認証キット**

embOS機能安全マニュアルを含むドキュメントがパッケージされています。

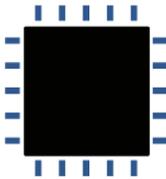
# ライセンス

## 量産ロイヤリティ不要・開発ライセンス

embOSの提供ライセンス体系



## ユーザ様のニーズに合わせて、選べるライセンス

	プロダクト	プロダクトファミリ	ユーザ	CPU
				
開発可能製品数	1製品	1製品ファミリ	無制限	無制限
利用可能開発者数	無制限	無制限	1名	無制限
CPU	1CPU型番	1CPU型番	1CPUアーキテクチャ	1CPUアーキテクチャ
コンパイラ	1種類	1種類	1種類	1種類

多数の開発者で1つの製品を開発する。  
プロジェクト単位で予算計上

複数の開発プロジェクトで共通利用  
開発プラットフォーム化に最適

**すべてソースコード提供・量産ロイヤリティ不要**

無償6ヶ月保守含む／以降は任意で保守継続。保守がなくてもソフトウェアの開発利用／量産は可能

# 大規模開発に最適なプロダクト・プロダクトファミリ



プロダクト	開発可能製品数	利用可能開発者数	CPU	コンパイラ
	1 製品型番	無制限	1 型番	1 種類



複数の開発者で1つの製品（製品型番）開発が可能です。開発者様が多い大規模開発や品種展開を想定しない製品開発に最適。製品メーカー様へのライセンスで、該当製品開発に係わる開発者は本ライセンスで利用可能です。受託開発で利用検討の場合は、ライセンス契約者として、受託元様での契約をお願いいたします。

例) 「J-Link BASE」で契約し、「J-Link BASE」を開発する。

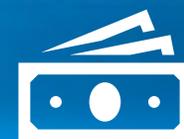
プロダクトファミリ	開発可能製品数	利用可能開発者数	CPU	コンパイラ
	1 製品ファミリ	無制限	1 型番	1 種類



「プロダクトライセンス」の適用範囲を広げて、1製品シリーズの開発が可能です。開発者様が多い大規模開発で、派生製品開発を行う場合に最適となります。

例) 「J-Link シリーズ」で契約し、「J-Link BASE」「J-Link PLUS」「J-Link PRO」を開発する。

※適用範囲について、適宜ご相談ください。



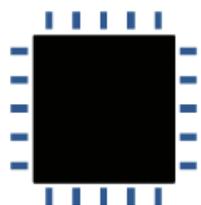
ユーザ	開発可能製品数	利用可能開発者数	CPU	コンパイラ
	無制限	1名	1 CPU アーキテクチャ	1 種類



「ユーザライセンス」は開発プロジェクトに制限されず、無制限に製品開発が可能です。開発者様が複数の開発プロジェクトを担当するなど、多品種開発に最適なライセンスです。

CPU アーキテクチャが同じ CPU であれば、製品毎の CPU 変更も対応可能です。

CPU	開発可能製品数	利用可能開発者数	CPU	コンパイラ
	無制限	無制限	1 CPU アーキテクチャ	1 種類



「CPU ライセンス」は同一 CPU アーキテクチャの CPU で複数の開発プロジェクト、開発者の人数に係わらず利用可能です。本ライセンスにより、SEGGER 社製 RTOS/ ミドルウェアを含むソースコードを企業内で、共有ができます。御社内のソフトウェアプラットフォーム化に最適なライセンスです。

# お問合せ窓口

製品については、お気軽に以下窓口へお問い合わせください。

## 株式会社エンビテック

TEL: 03-6240-2655

FAX : 03-6240-2656

E-mail : sales@embitek.co.jp

<https://www.embitek.co.jp>

<https://www.embitek.co.jp/catalog.pdf>