

sprint系の文を入れる

- SDbg (DBG_PKT, "MYAPP\$MsgRcvd:%i¥n", data);

S0debug.hの準備

- /opt/MoteWorks/tos/interface にある
- 実装部に入れる: #include S0debug.h

出力はPCでみる

- MIB510/520経由でCOMポートからの出力をターミナルソフトを使ってみる

#define デバッグメッセージの有効・無効の定義を追加

#include S0debugを使うためのインクルードの追加

```
implementation
{
//-----
#define DBG_PKT 1
#define SO_DEBUG 1
#include <S0debug.h>
```

S0debug 初期化

最初の SDbg 呼び出しで、UART0 の57600bpsへの初期化が行われる

注意: 別のボーレートでUART0を使う場合、ボーレートは後からの設定で上書きされる。2度目以降のSDbg呼び出しでは元には戻らない

S0debug 使い方

S0debug を必要な場所に追加する

```
//-----
SDbg (DBG_PKT, "dataTask Read#:%i ¥n", readingNumber);
```

注意:

1. 他のTinyOSモジュールがUART0を使っている場合(例: 基地局), UART0が競合する
2. 外部発振器を使わない場合、ボーレートは設定したとおりに安定しない
3. MOTEがスリープする場合 (low power)、MOTEがPowerDownしたときにUART経由の通信は影響を受ける
4. 短い間隔で呼び出した場合 (SDbg () 呼び出しの処理が終わる前にさらに呼び出した場合)、出力メッセージは混ざってしまう

S0Debug

- 出力メッセージをみるためにPCではTerminalを使う
- Terminal.exe は CDROM/Misc フォルダにある

