

```

// RSP11_Mode3.h
/*****
***
***          シリアルペリフェラルインタフェースRSP11          ***
***          ***
***
*****/

#ifndef INCLUDED_RSP11_MODE3_H
#define INCLUDED_RSP11_MODE3_H

/*****

#define SPI_TXTIME   (500/10)      /* 500mS:送信タイムアウト時間 (10mS単位) */
#define SPI_RXTIME   (500/10)      /* 500mS:受信タイムアウト時間 (10mS単位) */

#define SPI_DISABLE   (-1)         /* SPI通信停止 */
#define SPI_SLAVE0    (0)          /* スレーブセレクト0 */
#define SPI_SLAVE1    (1)          /* スレーブセレクト1 */
#define SPI_SLAVE2    (2)          /* スレーブセレクト2 */
#define SPI_SLAVE3    (3)          /* スレーブセレクト3 */
#define SPI_SLAVE_MAX (4)          /* スレーブの数 */

/* 関数プロトタイプ *****/

void Init_SPI1(void);
void Enable_SPI1(int nSlaveNum);
BOOL Tranceive_SPI1(WORD wSndSize, WORD wRcvSize, const BYTE* pSndData, BYTE* pRcvBuff);

#endif /* INCLUDED_RSP11_MODE3_H */

```