

## RL78/G23

### SMS SPI (マスタ) 通信の自動制御

#### 要旨

本アプリケーションノートでは、RL78/G23 の SNOOZE モード・シーケンサ (SMS) を使用して SPI のマスタ通信を自動制御する方法を説明します。

SNOOZE モード・シーケンサは起動トリガが発生すると、SPI のマスタ通信として、スレーブ・セレクト端子の制御およびデータの送受信を実施します。

#### 動作確認デバイス

RL78/G23

本アプリケーションノートを他のマイコンへ適用する場合、そのマイコンの仕様にあわせて変更し、十分評価してください。

## 目次

1. 仕様	3
1.1 仕様概要	3
1.1.1 SNOOZE モード・シーケンサを使用した SPI のマスタ通信の仕様	5
1.2 動作概要	6
2. 動作確認条件	7
3. ハードウェア説明	8
3.1 ハードウェア構成例	8
3.2 使用端子一覧	9
4. ソフトウェア説明	10
4.1 オプション・バイトの設定一覧	10
4.2 定数一覧	10
4.3 変数一覧	11
4.4 関数一覧	12
4.5 関数仕様	12
4.6 フローチャート	14
4.6.1 メイン処理	14
4.6.2 メイン・ユーザー初期設定	15
4.6.3 SNOOZE モード・シーケンサ起動処理	16
4.6.4 通信ステータス設定	17
4.7 SNOOZE モード・シーケンサの設定	18
5. サンプルコード	22
6. 参考ドキュメント	22
改訂記録	23

## 1. 仕様

### 1.1 仕様概要

本アプリケーションノートでは、RL78/G23のSNOOZEモード・シーケンサを使用し、SPIのマスタ通信を自動制御します。

P137に接続したスイッチを押下すると、SNOOZEモード・シーケンサの起動トリガが発生します。

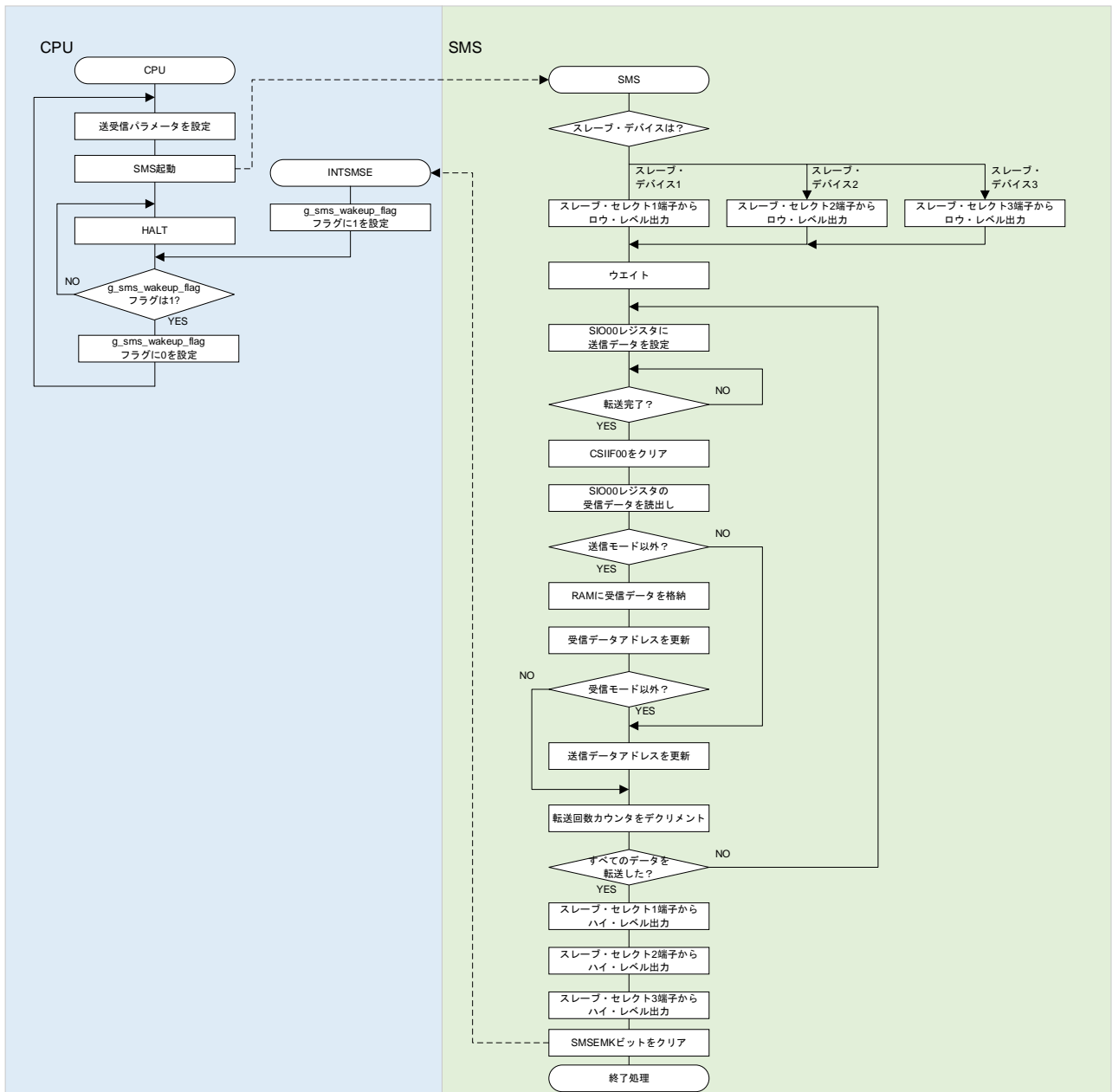
SNOOZEモード・シーケンサが起動すると、スレーブ・セレクト端子を制御してスレーブ・デバイスを選択します。次に、RAMに格納されたデータを読み出してデータ転送を開始します。データ転送が完了すると、受信したデータをRAMに格納します。すべてのデータ転送が完了すると、スレーブ・セレクト端子を制御してスレーブ・デバイスの選択を解除します。その後、SNOOZEモード・シーケンサの割り込み要求が発生します。

表 1-1に使用する周辺機能と用途を示し、図 1-1に動作概要を示します。

表 1-1 使用する周辺機能と用途

周辺機能	用途
外部割り込み (INTP3)	SNOOZE モード・シーケンサの起動トリガ
SNOOZE モード・シーケンサ	スレーブ・セレクト端子の制御および CSI00 のマスタ送受信
CSI00	データ送受信

図 1-1 動作概要



## 1.1.1 SNOOZE モード・シーケンサを使用した SPI のマスタ通信の仕様

SNOOZEモード・シーケンサを使用したSPIのマスタ通信では、3つのスレーブ・デバイスに対応しています。スレーブ・デバイスはp\_sms\_slave\_select変数の設定値で選択します。SNOOZEモード・シーケンサは、通信開始/終了時にスレーブ・セレクト端子を自動的に制御します。

項目	p_sms_slave_select 変数の設定値	スレーブ・セレクト端子
スレーブ・デバイス1	SLAVE1 (0x0000)	P50
スレーブ・デバイス2	SLAVE2 (0x0001)	P51
スレーブ・デバイス3	SLAVE3 (0x0002)	P52

SNOOZEモード・シーケンサを使用したSPIのマスタ通信では、下記の動作モードを選択できます。動作モードはp\_sms\_mode変数の設定値で選択します。また、送受信回数はp\_sms\_counter変数、送信データ格納アドレスはp\_sms\_send\_add変数、受信データ格納アドレスはp\_sms\_receive\_add変数に設定してください。SNOOZEモード・シーケンサは、指定された回数の送受信を自動的に制御します。

動作モード	p_sms_mode 変数の設定値	動作
送信モード	SEND (0x0000)	<ul style="list-style-type: none"> <li>送信データをRAMから読み出してSIO00レジスタに格納</li> <li>受信データをSIO00レジスタから読出した後、値を破棄</li> <li>送信データ格納アドレスの更新あり</li> <li>受信データ格納アドレスの更新なし</li> </ul>
受信モード	RECEIVE (0x0001)	<ul style="list-style-type: none"> <li>送信データをRAMから読み出してダミー・データをSIO00レジスタに格納</li> <li>受信データをSIO00レジスタから読出してRAMに格納</li> <li>送信データ格納アドレスの更新なし</li> <li>受信データ格納アドレスの更新あり</li> </ul>
送受信モード	SEND_RECEIVE (0x0002)	<ul style="list-style-type: none"> <li>送信データをRAMから読み出してSIO00レジスタに格納</li> <li>受信データをSIO00レジスタから読出してRAMに格納</li> <li>送信データ格納アドレスの更新あり</li> <li>受信データ格納アドレスの更新あり</li> </ul>

## 1.2 動作概要

本サンプルコードでは、P137 に接続されているスイッチの押下を検出すると、P30 からロウ・レベルのパルスを出力し、外部割り込み要求 (INTP3) を発生させます。この外部割り込み要求をトリガとして SNOOZE モード・シーケンサは動作を開始します。その後、HALT 命令を実行し、CPU はスタンバイ状態になります。

SNOOZE モード・シーケンサは、スレーブ・セレクト端子(P50) をロウ・レベル出力し、スレーブ・デバイス 1 を選択します。次に、SNOOZE モード・シーケンサは、RAM から送信データを読み出し、スレーブ・デバイス 1 へデータ転送を開始します。SNOOZE モード・シーケンサは、データ転送が完了するまでウェイトします。データ転送が完了すると、SNOOZE モード・シーケンサは受信データを RAM へ格納します。データの送受信を 16 回繰り返して最後の送受信が完了すると、スレーブ・セレクト端子 (P50)をハイ・レベル出力し、スレーブ・デバイス 1 の選択を解除します。最後に、SNOOZE モード・シーケンサは割り込み要求を発生し、CPU のスタンバイ状態を解除します。

CPU は、P137 に接続されているスイッチの状態検出を継続します。

周辺機能の主な設定を説明します。

### (1) 外部割り込みの初期設定

- INTP3 端子の有効エッジを立ち下がりエッジに設定します。

### (2) 簡易 SPI の初期設定

- CSI00 をマスタ送受信に設定します。
- 転送モードはシングル転送モードに設定します。

### (3) SNOOZE モード・シーケンサの初期設定

設定値の詳細は 4.7 SNOOZE モード・シーケンサの設定に示します。

## 2. 動作確認条件

本アプリケーションノートのサンプルコードは、下記の条件で動作を確認しています。

表 2-1 動作確認条件

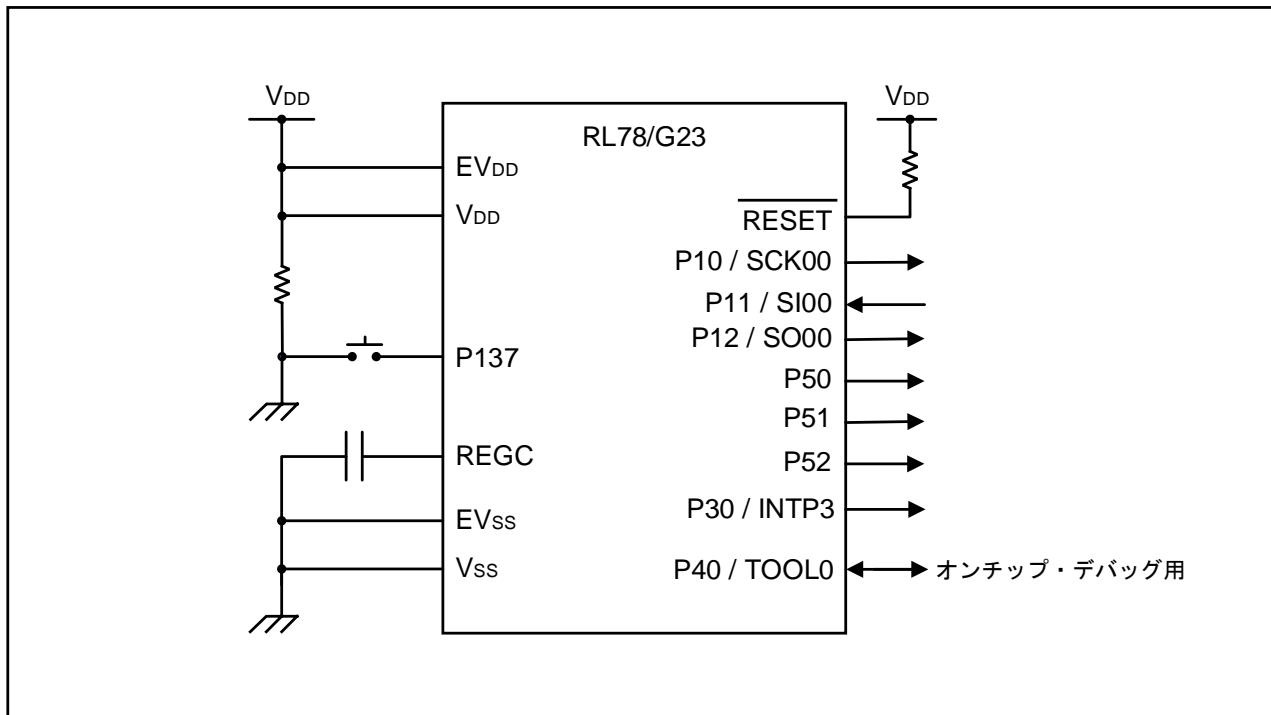
項目	内容
使用マイコン	RL78/G23 (R7F100GLG)
使用ボード	RL78/G23 Fast Prototyping Board (RTK7RLG230CLG000BJ)
動作周波数	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 高速オンチップ・オシレータ・クロック (f<sub>H</sub>): 32 MHz</li> <li>● 低速オンチップ・オシレータ・クロック (f<sub>L</sub>): 32.768 kHz</li> <li>● CPU/周辺ハードウェア・クロック : 32 MHz</li> </ul>
動作電圧	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 3.3 V</li> <li>● LVD0 検出電圧: リセット・モード 立ち上がり時 TYP. 1.90 V (1.84 V ~ 1.95 V) 立ち下がり時 TYP. 1.86 V (1.80 V ~ 1.91 V)</li> </ul>
統合開発環境 (CS+)	ルネサス エレクトロニクス製 CS+ V8.09.00
C コンパイラ (CS+)	ルネサス エレクトロニクス製 CC-RL V1.12.00
統合開発環境 (e2studio)	ルネサス エレクトロニクス製 e2 studio V2023-04 (23.4.0)
C コンパイラ (e2studio)	ルネサス エレクトロニクス製 CC-RL V1.12.00
統合開発環境 (IAR)	IAR Systems 製 IAR Embedded Workbench for Renesas RL78 V4.21.2
C コンパイラ (IAR)	IAR Systems 製 IAR C/C++ Compiler for Renesas RL78 V4.21.2.2420

### 3. ハードウェア説明

#### 3.1 ハードウェア構成例

図 3-1 ハードウェア構成に本アプリケーションノートで使用するハードウェア構成例を示します。

図 3-1 ハードウェア構成



注意 1. この回路イメージは接続の概要を示す為に簡略化しています。実際に回路を作成される場合は、端子処理などを適切に行い、電気的特性を満たすように設計してください (入力専用ポートは個別に抵抗を介して V<sub>DD</sub> 又は V<sub>SS</sub> に接続して下さい。)

注意 2. EV<sub>SS</sub> で始まる名前の端子がある場合には V<sub>SS</sub> に、EV<sub>DD</sub> で始まる名前の端子がある場合には V<sub>DD</sub> にそれぞれ接続してください。



## 3.2 使用端子一覧

表 3-1 使用端子と機能に使用端子と機能を示します。

表 3-1 使用端子と機能

端子名	入出力	内容
P10 / SCK00	出力	CSI00 のシリアル・クロック
P11 / SI00	入力	CSI00 のシリアル・データ
P12 / SO00	出力	CSI00 のシリアル・データ
P30 / INTP3	出力	SNOOZE モード・シーケンサの起動トリガ
P50	出力	スレーブ・デバイス 1 のスレーブ・セレクト信号
P51	出力	スレーブ・デバイス 2 のスレーブ・セレクト信号
P52	出力	スレーブ・デバイス 3 のスレーブ・セレクト信号
P137	入力	スイッチ入力

本アプリケーションノートでは、外部割り込みとして使用する P30/INTP3 端子を出力に設定します。これは、CPU の命令で P30 のハイ・レベル出力またはロウ・レベル出力を制御して外部割り込み要求 (INTP3) を発生させ、SNOOZE モード・シーケンサを起動させるためです。

**注意** 本アプリケーションノートは、使用端子のみを端子処理しています。実際に回路を作成される場合は、端子処理などを適切に行い、電気的特性を満たすように設計してください。

## 4. ソフトウェア説明

### 4.1 オプション・バイトの設定一覧

表 4-1 オプション・バイト設定にオプション・バイト設定を示します。

表 4-1 オプション・バイト設定

アドレス	設定値	内容
000C0H / 040C0H	11101111B	ウォッチドッグ・タイマ動作停止 (リセット解除後、カウント停止)
000C1H / 040C1H	11111110B	LVD0 検出電圧: リセット・モード 立ち上がり時 TYP. 1.90 V (1.84 V ~ 1.95 V) 立ち下がり時 TYP. 1.86 V (1.80 V ~ 1.91 V)
000C2H / 040C2H	11101000B	HSモード、 高速オンチップ・オシレータ・クロック : 32 MHz
000C3H / 040C3H	10000100B	オンチップ・デバッグ許可

### 4.2 定数一覧

本アプリケーションノートで使用している定数を、表 4-2 定数一覧に示します。

表 4-2 定数一覧

定数名	設定値	内容
SLAVE1	0x0000	スレーブ・デバイス1の設定値
SLAVE2	0x0001	スレーブ・デバイス2の設定値
SLAVE3	0x0002	スレーブ・デバイス3の設定値
SEND	0x0000	マスタ送信の設定値
RECEIVE	0x0001	マスタ受信の設定値
SEND_RECEIVE	0x0002	マスタ送受信の設定値

### 4.3 変数一覧

本アプリケーションノートで使用している変数を、表 4-3 変数一覧に示します。

表 4-3 変数一覧

型	変数名	内容	使用関数
*(volatile __near unsigned short *)0x3C2	p_sms_counter	送受信回数 (SMSG1 レジスタ)	main r_main_user_init
*(volatile __near unsigned short *)0x3C4	p_sms_mode	動作モード (SMSG2 レジスタ)	main r_main_user_init
*(volatile __near unsigned short *)0x3C6	p_sms_slave_select	スレーブ・デバイス選択 (SMSG3 レジスタ)	main r_main_user_init
*(volatile __near unsigned short *)0x3C8	p_sms_send_add	送信データ格納アドレス (SMSG4 レジスタ)	main r_main_user_init
*(volatile __near unsigned short *)0x3CA	p_sms_receive_add	受信データ格納アドレス (SMSG5 レジスタ)	main r_main_user_init

## 4.4 関数一覧

表 4-4 関数一覧に関数一覧を示します。

表 4-4 関数一覧

関数名	概要
main()	メイン関数
r_main_user_init()	メイン・ユーザー初期設定
r_main_sms_trigger()	SNOOZE モード・シーケンサ起動
r_main_sms_csi00()	通信ステータス設定

## 4.5 関数仕様

サンプルコードの関数仕様を示します。

main()	
概要	メイン関数
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、Config_CSI00.h、Config_INTC.h、Config_SMS.h、r_cg_userdefine.h
宣言	void main(void);
説明	SNOOZE モード・シーケンサを起動した後、SPI マスタ通信の完了を待ちます。
引数	なし
リターン値	なし
r_main_user_init()	
概要	メイン・ユーザー初期設定
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、Config_CSI00.h、Config_INTC.h、Config_SMS.h、r_cg_userdefine.h
宣言	static void r_main_user_init(void);
説明	アプリケーションで使用する周辺機能の初期設定を行います。
引数	なし
リターン値	なし
r_main_sms_trigger()	
概要	SNOOZEモード・シーケンサ起動処理
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、Config_CSI00.h、Config_INTC.h、Config_SMS.h、r_cg_userdefine.h
宣言	static void r_main_sms_trigger(void);
説明	SNOOZE モード・シーケンサの起動トリガを発生させます。
引数	なし
リターン値	なし

---

**r\_main\_sms\_csi00()**

---

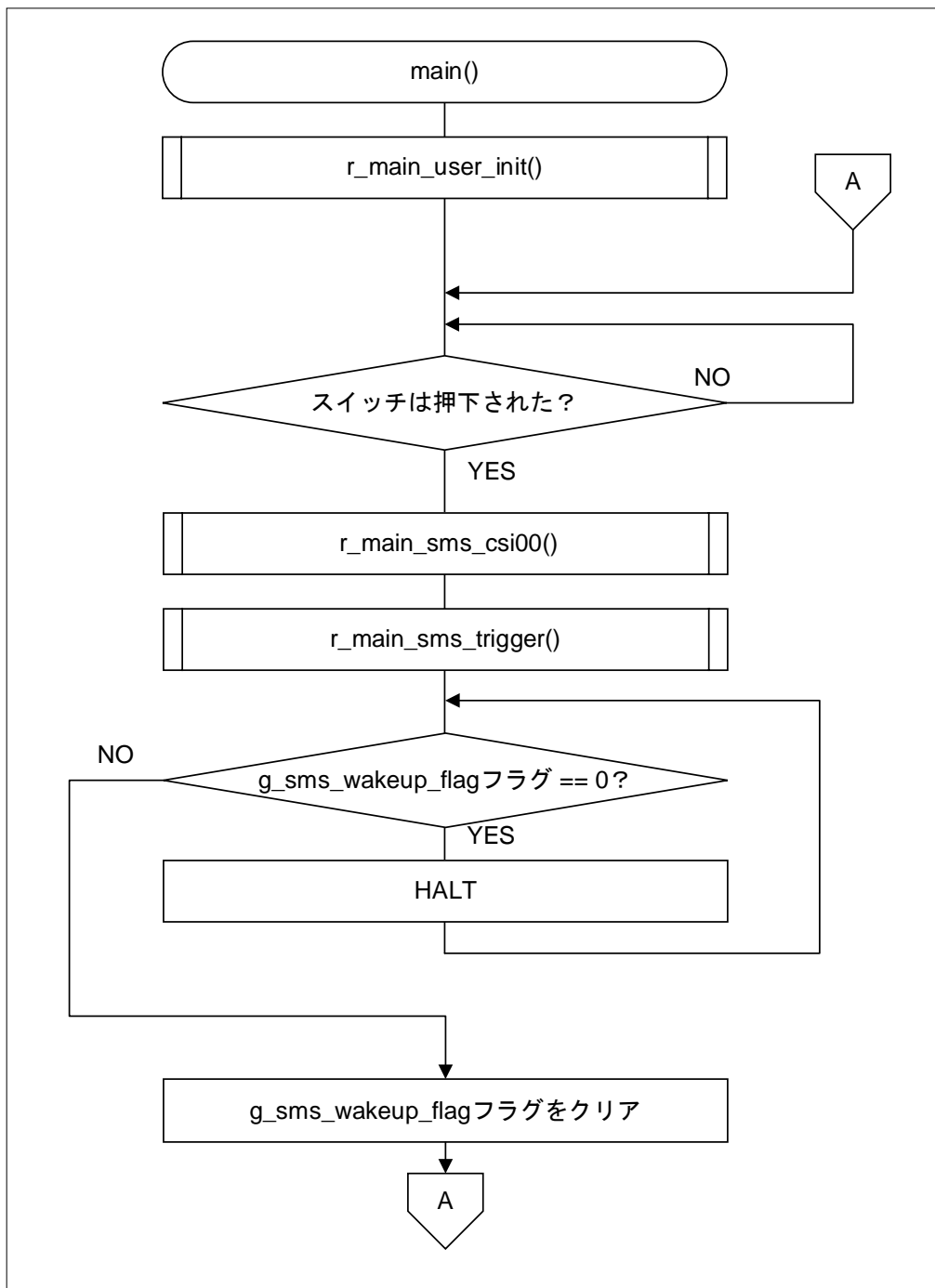
概 要	通信ステータス設定
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、Config_CSI00.h、Config_INTC.h、Config_SMS.h、 r_cg_userdefine.h
宣 言	static void r_main_sms_csi00(uint8_t * const tx_buf, uint16_t tx_num, uint8_t * const rx_buf);
説 明	送受信回数、送信データ格納アドレス、受信データ格納アドレスを設定します。
引 数	tx_buf                                   送受信回数 tx_num                                  送信データ格納アドレス rx_buf                                  受信データ格納アドレス
リターン値	なし

## 4.6 フローチャート

## 4.6.1 メイン処理

図 4-1 メイン処理にメイン処理のフローチャートを示します。

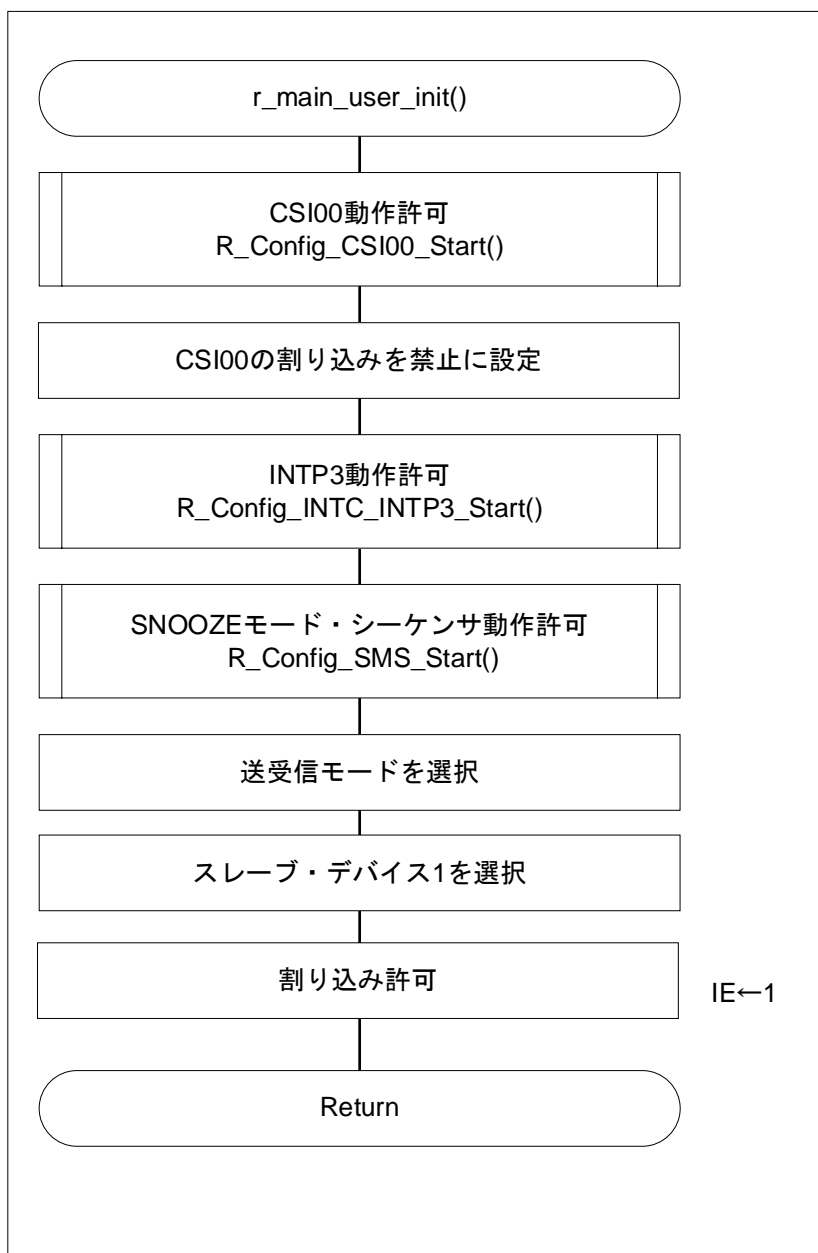
図 4-1 メイン処理



## 4.6.2 メイン・ユーザー初期設定

図 4-2 にメイン・ユーザー初期設定のフローチャートを示します。

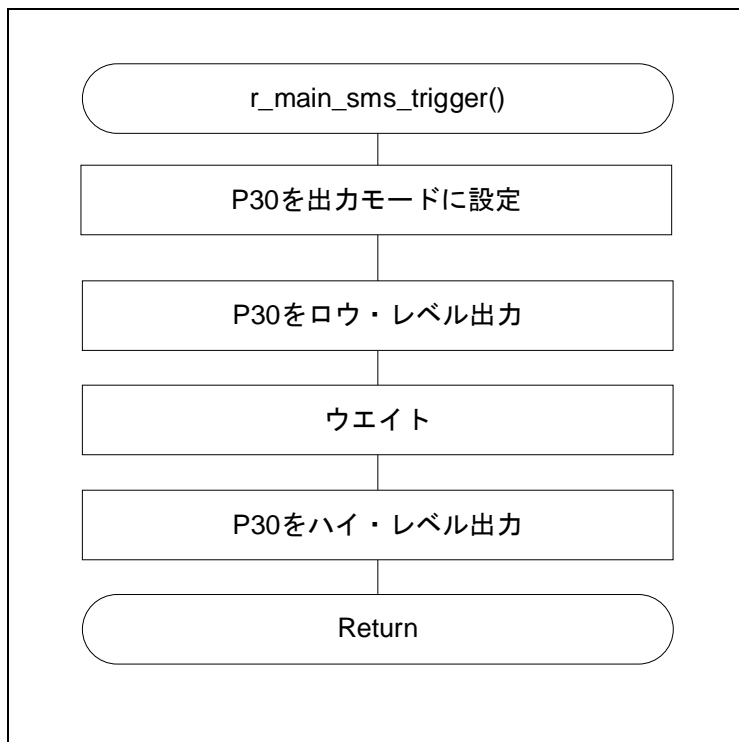
図 4-2 メイン・ユーザー初期設定



## 4.6.3 SNOOZE モード・シーケンサ起動処理

図 4-3 に SNOOZE モード・シーケンサ起動処理のフローチャートを示します。

図 4-3 SNOOZE モード・シーケンサ起動処理

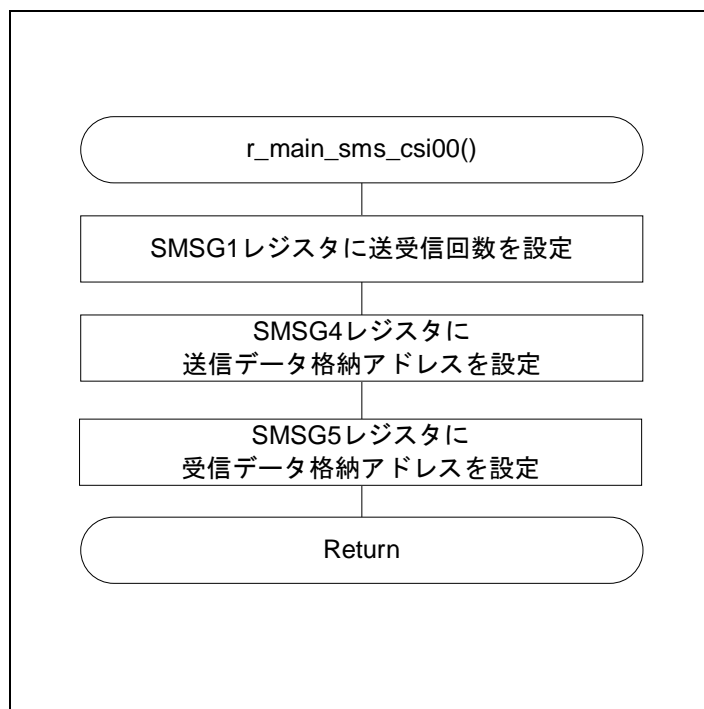




## 4.6.4 通信ステータス設定

図 4-4 に通信ステータス設定のフローチャートを示します。

図 4-4 通信ステータス設定



### 4.7 SNOOZE モード・シーケンサの設定

起動トリガに設定したイベントが発生するとSMSはシーケンサ・インストラクション・レジスタ (SMSI0-31) に格納された処理コマンドを順次実行します。処理コマンドの実行では、シーケンサ汎用レジスタ (SMMSG0-15) をソース・アドレスやディスティネーション・アドレス、演算データなどの格納に使用します。

SMSI0-31 と SMMSG0-15 は、SMS 用プログラム (.SMSASM ファイル) を SMS 用アセンブリ言語で記述することで設定します。SMS 用プログラムは、スマート・コンフィグレータの SNOOZE Mode Sequencer コンポーネントを使い処理ブロックを組み合わせることで作成することも可能です。作成した SMS 用プログラムは SMS 用アセンブラで C 言語ファイルへ変換されプログラムに組み込まれます。

図 4-5 と図 4-6 に SNOOZE モード・シーケンサ処理のフローチャートを示します。

図 4-5 SNOOZE モード・シーケンサ処理 (1/2)

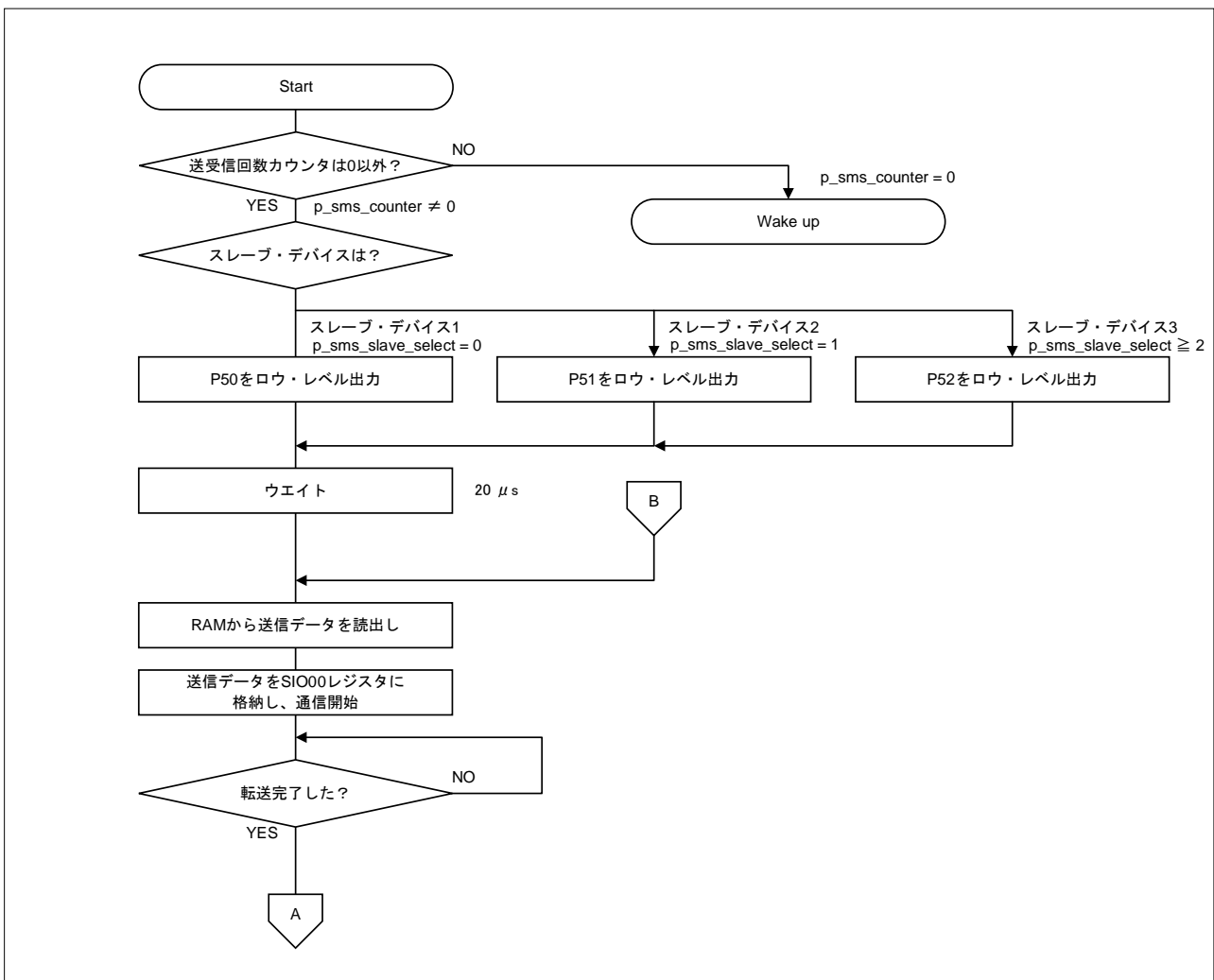


図 4-6 SNOOZE モード・シーケンサ処理 (2/2)

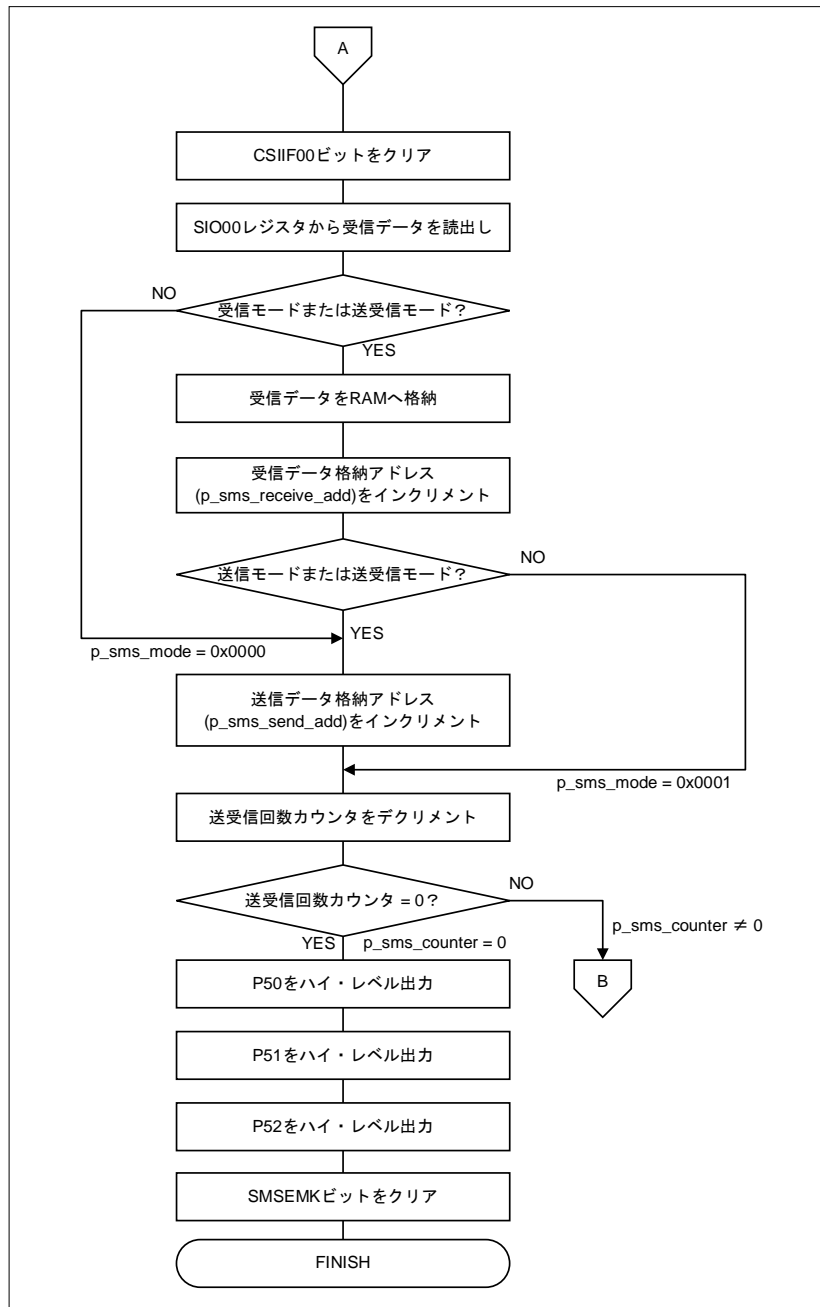


表 4-5 シーケンサ汎用レジスタ 0-15

レジスタ呼称	設定値	備考
SMSG0	0000H	固定値 : 0000H
SMSG1	0000H	送受信回数カウンタ
SMSG2	0000H	動作モードの選択
SMSG3	0000H	スレーブ・デバイスの選択
SMSG4	0000H	送信データ格納アドレス
SMSG5	0000H	受信データ格納アドレス
SMSG6	0000H	データ一時保管
SMSG7	FF10H	SIO00 レジスタのアドレス
SMSG8	FFE1H	IF0H レジスタのアドレス
SMSG9	FF05H	P5 レジスタのアドレス
SMSG10	0001H	比較値: 0001H
SMSG11	FFE5H	MK0H レジスタのアドレス
SMSG12	0000H	未使用
SMSG13	0000H	未使用
SMSG14	0000H	未使用
SMSG15	FFFFH	固定値 : FFFFH

表 4-6 シーケンサ・インストラクション・レジスタ 0-31

レジスタ呼称	設定値	備考
SMSI0	7102H	CMPW SMSG1, SMSG0
SMSI1	81b2H	BZ \$ _28
SMSI2	7a32H	CMPW SMSG3, SMSG11
SMSI3	8042H	BZ \$ _7
SMSI4	8050H	BC \$ _9
SMSI5	5900H	CLR1 [SMSG9+0].0
SMSI6	8043H	BNZ \$ _10
SMSI7	5910H	CLR1 [SMSG9+0].1
SMSI8	8022H	BZ \$ _10
SMSI9	5920H	CLR1 [SMSG9+0].2
SMSI10	9145H	WAIT 20, 5
SMSI11	1460H	MOV SMSG6, [SMSG4+0]
SMSI12	0760H	MOV [SMSG7+0], SMSG6
SMSI13	b850H	WHILE0 [SMSG8+0].0
SMSI14	5850H	CLR1 [SMSG8+0].0
SMSI15	1760H	MOV SMSG6, [SMSG7+0]
SMSI16	7202H	CMPW SMSG2, SMSG0
SMSI17	8052H	BZ \$ _22
SMSI18	0560H	MOV [SMSG5+0], SMSG6
SMSI19	75a0H	ADDW SMSG5, SMSG10
SMSI20	72a2H	CMPW SMSG2, SMSG10
SMSI21	8022H	BZ \$ _23
SMSI22	74a0H	ADDW SMSG4, SMSG10
SMSI23	71a1H	SUBW SMSG1, SMSG10
SMSI24	8f33H	BNZ \$ _11
SMSI25	4900H	SET1 [SMSG9+0].0
SMSI26	4910H	SET1 [SMSG9+0].1
SMSI27	4920H	SET1 [SMSG9+0].2
SMSI28	f001H	CLI1 [SMSG11+0].4
SMSI29	f000H	FINISH
SMSI30~31	0000H	未使用

## 5. サンプルコード

サンプルコードは、ルネサスエレクトロニクスホームページから入手してください。

## 6. 参考ドキュメント

RL78/G23 ユーザーズマニュアルハードウェア編 (R01UH0896)

RL78 ファミリユーザーズマニュアルソフトウェア編 (R01US0015)

(最新版をルネサスエレクトロニクスホームページから入手してください。)

テクニカルアップデート

(最新の情報をルネサスエレクトロニクスホームページから入手してください。)

すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

## 改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2022.11.18	—	初版発行
1.10	2024.1.9	4	図 1.1 動作概要を修正
		7	表 2.1 動作確認条件を修正
		19	図 4.6 SNOOZE モード・シーケンサ処理を修正
		20	表 4.5 シーケンサ汎用レジスタ 0-15 を修正
		21	表 4.6 シーケンサ・インストラクション・レジスタ 0-31 を修正

## 製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本ドキュメントおよびテクニカルアップデートを参照してください。

### 1. 静電気対策

CMOS 製品の取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。CMOS 製品は強い静電気によってゲート絶縁破壊を生じることがあります。運搬や保存の際には、当社が出荷梱包に使用している導電性のトレーやマガジンケース、導電性の緩衝材、金属ケースなどを利用し、組み立て工程にはアースを施してください。プラスチック板上に放置したり、端子を触ったりしないでください。また、CMOS 製品を実装したボードについても同様の扱いをしてください。

### 2. 電源投入時の処置

電源投入時は、製品の状態は不定です。電源投入時には、LSI の内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

### 3. 電源オフ時における入力信号

当該製品の電源がオフ状態のときに、入力信号や入出力プルアップ電源を入れしないでください。入力信号や入出力プルアップ電源からの電流注入により、誤動作を引き起こしたり、異常電流が流れ内部素子を劣化させたりする場合があります。資料中に「電源オフ時における入力信号」についての記載のある製品は、その内容を守ってください。

### 4. 未使用端子の処理

未使用端子は、「未使用端子の処理」に従って処理してください。CMOS 製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI 周辺のノイズが印加され、LSI 内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。

### 5. クロックについて

リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

### 6. 入力端子の印加波形

入力ノイズや反射波による波形歪みは誤動作の原因になりますので注意してください。CMOS 製品の入力がノイズなどに起因して、 $V_{IL}$  (Max.) から  $V_{IH}$  (Min.) までの領域にとどまるような場合は、誤動作を引き起こす恐れがあります。入力レベルが固定の場合はもちろん、 $V_{IL}$  (Max.) から  $V_{IH}$  (Min.) までの領域を通過する遷移期間中にチャタリングノイズなどが入らないように使用してください。

### 7. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

リザーブアドレス（予約領域）のアクセスを禁止します。アドレス領域には、将来の拡張機能用に割り付けられている リザーブアドレス（予約領域）があります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

### 8. 製品間の相違について

型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。同じグループのマイコンでも型名が違えば、フラッシュメモリ、レイアウトパターンの相違などにより、電気的特性の範囲で、特性値、動作マージン、ノイズ耐量、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。型名が違う製品に変更する場合は、個々の製品ごとにシステム評価試験を実施してください。



## ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合、お客様の責任において、お客様の機器・システムを設計ください。これらの使用に起因して生じた損害（お客様または第三者いずれに生じた損害も含みます。以下同じです。）に関し、当社は、一切その責任を負いません。
  2. 当社製品または本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
  3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
  4. 当社製品を組み込んだ製品の輸出入、製造、販売、利用、配布その他の行為を行うにあたり、第三者保有の技術の利用に関するライセンスが必要となる場合、当該ライセンス取得の判断および取得はお客様の責任において行ってください。
  5. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、リバースエンジニアリング、その他、不適切に使用しないでください。かかる改造、改変、複製、リバースエンジニアリング等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
  6. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。  
標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等  
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通管制（信号）、大規模通信機器、金融端末基幹システム、各種安全制御装置等  
当社製品は、データシート等により高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（宇宙機器と、海底中継器、原子力制御システム、航空機制御システム、プラント基幹システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、これらの用途に使用することは想定していません。たとえ、当社が想定していない用途に当社製品を使用したことにより損害が生じて、当社は一切その責任を負いません。
  7. あらゆる半導体製品は、外部攻撃からの安全性を 100%保証されているわけではありません。当社ハードウェア/ソフトウェア製品にはセキュリティ対策が組み込まれているものもありますが、これによって、当社は、セキュリティ脆弱性または侵害（当社製品または当社製品が使用されているシステムに対する不正アクセス・不正使用を含みますが、これに限られません。）から生じる責任を負うものではありません。当社は、当社製品または当社製品が使用されたあらゆるシステムが、不正な改変、攻撃、ウイルス、干渉、ハッキング、データの破壊または窃盗その他の不正な侵入行為（「脆弱性問題」といいます。）によって影響を受けないことを保証しません。当社は、脆弱性問題に起因またはこれに関連して生じた損害について、一切責任を負いません。また、法令において認められる限りにおいて、本資料および当社ハードウェア/ソフトウェア製品について、商品性および特定目的との合致に関する保証ならびに第三者の権利を侵害しないことの保証を含め、明示または黙示のいかなる保証も行いません。
  8. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
  9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は、データシート等において高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、耐放射線設計を行っておりません。仮に当社製品の故障または誤動作が生じた場合であっても、人身事故、火災事故その他社会的損害等を生じさせないよう、お客様の責任において、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、お客様の機器・システムとしての出荷保証を行ってください。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様の機器・システムとしての安全検証をお客様の責任で行ってください。
  10. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は、一切その責任を負いません。
  11. 当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
  12. お客様が当社製品を第三者に転売等される場合には、事前に当該第三者に対して、本ご注意書き記載の諸条件を通知する責任を負うものといたします。
  13. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。
  14. 本資料に記載されている内容または当社製品についてご不明な点がございましたら、当社の営業担当者までお問合せください。
- 注 1.本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社が直接的、間接的に支配する会社をいいます。
- 注 2.本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。

(Rev.5.0-1 2020.10)

## 本社所在地

〒135-0061 東京都江東区豊洲 3-2-24（豊洲フォレシア）

[www.renesas.com](http://www.renesas.com)

## 商標について

ルネサスおよびルネサスロゴはルネサス エレクトロニクス株式会社の商標です。すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

## お問合せ窓口

弊社の製品や技術、ドキュメントの最新情報、最寄の営業お問合せ窓口に関する情報などは、弊社ウェブサイトをご覧ください。

[www.renesas.com/contact/](http://www.renesas.com/contact/)