

---

## RX210、RX21A グループ

R01AN1203JJ0102

Rev.1.02

2014.10.01

### MPC による MTU2 の相補 PWM 出力ポート切替

---

#### 要旨

本アプリケーションノートでは、RX210、RX21A のマルチファンクションピンコントローラ(以下、MPC)を用いてマルチファンクションタイマユニット 2(以下、MTU2a)の正相と逆相がノンオーバーラップの関係にある三相相補 PWM(Pulse Width Modulation)出力の出力ポートを変更する設定例について説明します。

#### 対象デバイス

RX210、RX21A グループ

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
2. 動作確認条件.....	4
3. 関連アプリケーションノート.....	4
4. ハードウェア説明.....	5
4.1 使用端子一覧.....	5
5. ソフトウェア説明.....	6
5.1 動作概要.....	6
5.2 ファイル構成.....	8
5.3 オプション設定メモリ.....	9
5.4 定数一覧.....	10
5.5 変数一覧.....	11
5.6 関数一覧.....	11
5.7 関数仕様.....	12
5.8 フローチャート.....	14
5.8.1 メイン処理.....	14
5.8.2 周辺機能初期設定.....	15
5.8.3 MTU2a 初期設定.....	16
5.8.4 TGIA3 割り込み処理.....	20
5.8.5 SW 入力読み込み.....	21
5.8.6 相補 PWM 出力ポート変更処理.....	22
6. RX21A グループ 初期設定例 アプリケーションノートとの組み合わせ方.....	24
7. サンプルコード.....	25
8. 参考ドキュメント.....	25

## 1. 仕様

MTU2a の相補 PWM モードの機能を用いて三相の相補 PWM 波形を出力し、スイッチ入力により相補 PWM 波形を出力するポートを切り替えます。

MTU2a のチャンネル 3・4 から Low アクティブである相補 PWM 出力を行います。出力周期毎に割り込みを発生させ、割り込み処理内で Duty 比を増減し、出力値に反映させます。

また、P34 ではスイッチ入力信号を読み込み、入力が確定すれば相補 PWM の出力ポートを変更します。

表 1.1 に使用する周辺機能と用途を、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
P34	スイッチ入力読み込み
MTU2a	パルス出力
MPC	MTU2a からの相補 PWM 出力ポート変更

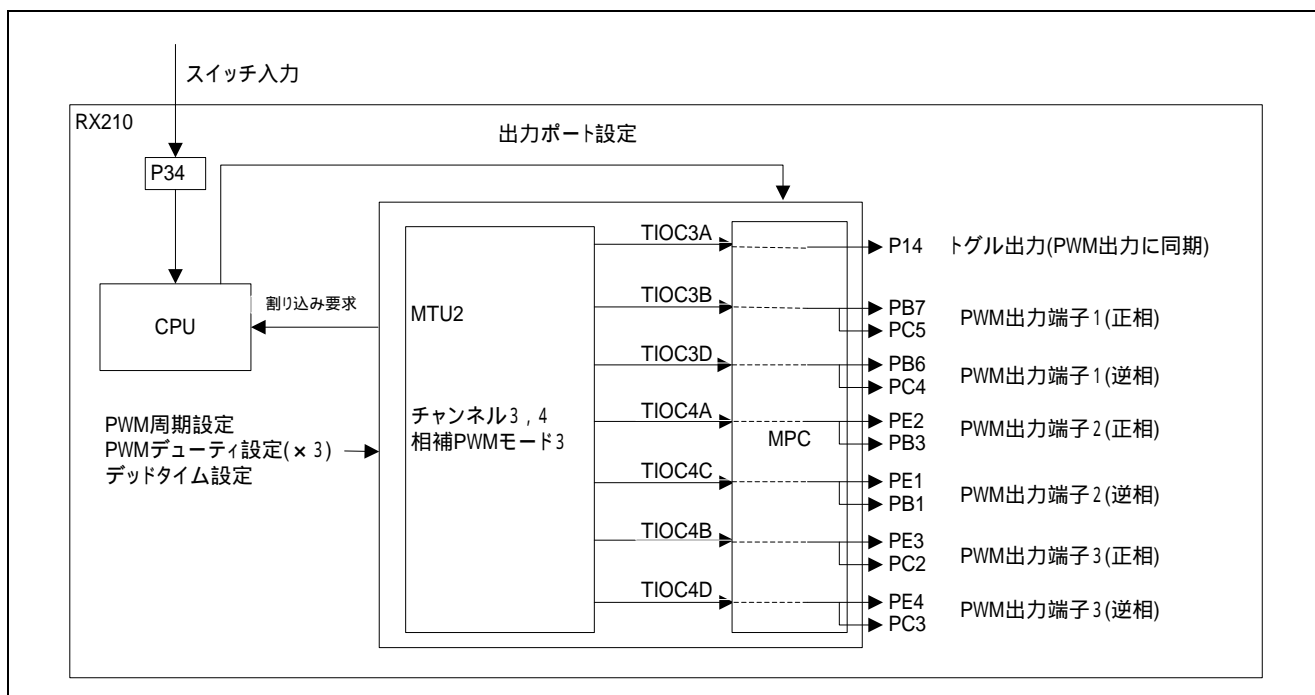


図 1.1 動作概要

## 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	R5F52108ADFP(RX210 グループ)
動作周波数	メインクロック : 20.0MHz サブクロック : 32.768kHz PLL : (メインクロック 2 分周 10 逓倍) システムクロック (ICLK) : 50MHz(PLL2 分周) 周辺モジュールクロック B(PCLKB) : 25MHz(PLL4 分周)
動作電圧	E1 から 5.0V 供給
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 High-performance Embedded Workshop Version 4.09.00.007
C コンパイラ	RX Family C/C++ Compiler V.1.02 -cpu=rx200 -output=obj="\$\$(CONFIGDIR)¥\$(FILELEAF).obj" -debug -nologo (統合開発環境のデフォルト設定を使用しています)
iodefine.h のバージョン	Version 1.0B
エンディアン	リトルエンディアン
動作モード	シングルチップモード
プロセッサモード	スーパバイザモード
サンプルコードのバージョン	Version 1.00
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX210 (製品型名 : R0K505210C000BE)

## 3. 関連アプリケーションノート

本アプリケーションノートに関連するアプリケーションノートを以下に示します。併せて参照してください。

- RX210 グループ 初期設定例 Rev.1.00(R01AN1002JJ)
- RX21A グループ 初期設定例 Rev.1.10(R01AN1486JJ)

上記アプリケーションノートの初期設定関数を、本アプリケーションノートのサンプルコードで使用しています。Rev は本アプリケーションノート作成時のものです。

最新版がある場合、最新版に差し替えて使用してください。最新版はルネサスエレクトロニクスホームページで確認および入手してください。

## 4. ハードウェア説明

### 4.1 使用端子一覧

表 4.1に使用端子と機能を示します。

表 4.1 使用端子と機能

端子名	入出力	内容
PB7/MTIOC3B	出力	相補 PWM 出力
PB6/MTIOC3D	出力	相補 PWM 出力
PE2/MTIOC4A	出力	相補 PWM 出力
PE1/MTIOC4C	出力	相補 PWM 出力
PE3/MTIOC4B	出力	相補 PWM 出力
PE4/MTIOC4D	出力	相補 PWM 出力
PC5/MTIOC3B	出力	相補 PWM 出力
PC4/MTIOC3D	出力	相補 PWM 出力
PB3/MTIOC4A	出力	相補 PWM 出力
PB1/MTIOC4C	出力	相補 PWM 出力
PC2/MTIOC4B	出力	相補 PWM 出力
PC3/MTIOC4D	出力	相補 PWM 出力
P34	入力	相補 PWM 出力端子変更用入力(RSK の SW3)

## 5. ソフトウェア説明

### 5.1 動作概要

初期設定で MTU2a を用いて MTIOC3B、MTIOC3D、MTIOC4A、MTIOC4C、MTIOC4B、MTIOC4D の各端子から相補 PWM 出力を行います。それぞれの端子の出力ポートを PB7、PB6、PE2、PE1、PE3、PE4、に設定します。

RSK の SW3 入力 が確定したタイミングで相補 PWM 出力を出力禁止とします。

出力禁止後、MTIOC3B、MTIOC3D、MTIOC4A、MTIOC4C、MTIOC4B、MTIOC4D の相補 PWM 出力の出力ポートをそれぞれ、PC5、PC4、PB3、PB1、PC2、PC3 へと変更し、相補 PWM 出力を許可します。

以降、SW3 入力 が確定する度に出力ポートを(PC5、PC4、PB3、PB1、PC2、PC3) (PB7、PB6、PE2、PE1、PE3、PE4) (PC5、PC4、PB3、PB1、PC2、PC3)...のように交互に変更します。

変更は以下の手順で行います。

- ・ MTU 出力禁止
- ・ MTU 出力端子となっているポートモードを“周辺機能端子として使用しない”に設定
- ・ MTU 出力端子となっているポート機能を汎用入出力端子に設定
- ・ MTU 出力端子にするポート機能を周辺機能端子に設定
- ・ MTU 出力端子にするポートモードをそれぞれ MTU 出力端子へ設定
- ・ MTU 出力許可

図 5.1にタイミング図を示します。

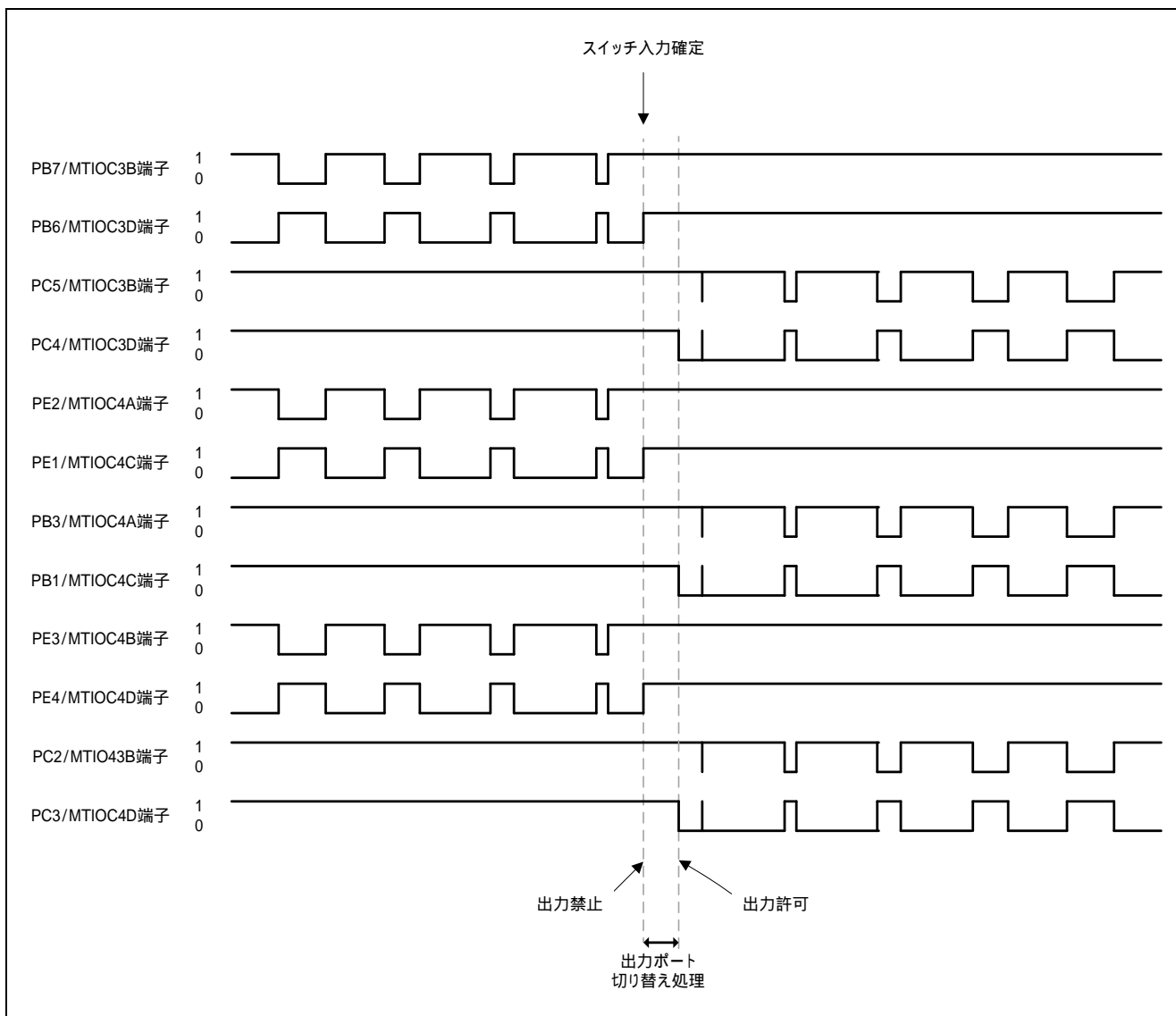


図 5.1 タイミング図

## 5.2 ファイル構成

表 5.1にサンプルコードで使用するファイルを示します。なお、統合開発環境で自動生成されるファイルは除きます。

表 5.1 ファイル構成

ファイル名	概要	備考
main.c	メイン処理	
non_existent_port_init.c	存在しないポートの初期化設定	
non_existent_port_init.h	存在しないポートの初期化設定の外部参照用インクルードヘッダ	
clock_init.c	クロック初期化設定	
clock_init.h	クロック初期化設定の外部参照用インクルードヘッダ	
intprg.c	割り込み処理	
pwm.c	PWM 出力設定	



### 5.3 オプション設定メモリ

表 5.2にサンプルコードで設定しているオプション設定メモリの状態を示します。必要に応じて、お客様のシステムに最適な値を設定してください。

表 5.2 サンプルコードで設定しているオプション設定メモリ

シンボル	アドレス	設定値	内容
OFS0	FFFF FF8Fh – FFFF FF8Ch	FFFF FFFFh	リセット後、IWDT は停止 リセット後、WDT は停止
OFS1	FFFF FF8Bh – FFFF FF88h	FFFF FFFFh	リセット後、電圧監視リセット無効 リセット後、HOCOC 発振が無効
MDES	FFFF FF83h – FFFF FF80h	FFFF FFFFh	リトルエンディアン (シングルチップモード時)

## 5.4 定数一覧

表 5.3にサンプルコードで使用する定数を示します。

表 5.3 サンプルコードで使用する定数

定数名	設定値	内容
LOW	0	Low 出力値
HIGH	1	High 出力値
OUT1	0	相補 PWM 出力ポート設定：出力 1
OUT2	1	相補 PWM 出力ポート設定：出力 2
DEAD_TIME	25	デッドタイム時間
CYCLE	1250	キャリア周期
C_CYCLE	625	半キャリア周期
PUL_CYCLE	650	半キャリア + デッドタイム時間

## 5.5 変数一覧

表 5.4にグローバル変数を示します。

表 5.4 グローバル変数

型	変数名	内容	使用関数
unsigned char	sw3_fix	相補 PWM 出力ポート変更入力確定値	input_read chg_out_port
unsigned char	c_loop	メインループ時間計測カウンタ	main
int	Duty_select	Duty 出力増減方向	int_mtu2_tgia3
unsigned short	Pul_pwm_duty1	相補 PWM 出力 Duty 設定値 (MTIOC3B,MTIOC3D)	int_mtu2_tgia3
unsigned short	Pul_pwm_duty2	相補 PWM 出力 Duty 設定値 (MTIOC4A,MTIOC4C)	int_mtu2_tgia3
unsigned short	Pul_pwm_duty3	相補 PWM 出力 Duty 設定値 (MTIOC4B,MTIOC4D)	int_mtu2_tgia3

## 5.6 関数一覧

表 5.5に関数を示します。

表 5.5 関数

関数名	説明
main	メイン処理
port_init	ポート初期設定
non_existent_port_init	存在しないポートの初期設定
clock_init	クロック初期設定
peripheral_init	周辺機能初期設定
mtu2_init	MTU2a 初期設定
int_mtu2_tgia3	TGIA3 割り込み処理
input_read	SW 入力読み込み
chg_out_port	相補 PWM 出力ポート変更処理

## 5.7 関数仕様

サンプルコードの関数仕様を示します。

main	
概要	メイン処理
ヘッダ	なし
宣言	void main(void)
説明	SFR 初期設定、周辺機能初期設定を行います。 5ms 毎に SW 入力読み込みと相補 PWM 出力ポート変更処理を行います。
引数	なし
リターン値	なし

non_existent_port_init	
概要	存在しないポートの初期設定
ヘッダ	non_existent_port_init.h
宣言	void non_existent_port_init(void)
説明	存在しないポートの初期設定を行います。
引数	なし
リターン値	なし
備考	本関数の詳細は、各グループのアプリケーションノート「初期設定例」を参照してください。 製品のピン数によって存在しないポートの初期化処理が必要な場合があります。本システムで使用する RSK に搭載されている製品では、これらの処理は不要です。

clock_init	
概要	クロック初期設定
ヘッダ	clock_init.h
宣言	void clock_init(void)
説明	クロックの初期設定を行います。
引数	なし
リターン値	なし
備考	本関数の詳細は、各グループのアプリケーションノート「初期設定例」を参照してください。

peripheral_init	
概要	周辺機能初期設定
ヘッダ	なし
宣言	void peripheral_init(void)
説明	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

mtu2_init	
概要	MTU2a 初期設定
ヘッダ	なし
宣言	void mtu2_init(void)
説明	相補 PWM 出力ポートを High 出力設定を行います。 チャンネル 3、4 を相補 PWM モード 3 に設定を行います。 出力周期 200 $\mu$ s、デッドタイム 4 $\mu$ s に設定を行います。 MTU3.TGRD、MTU4.TGRC、MTU4.TGRD はそれぞれ MTU3.TGRB、MTU4.TGRA、MTU4.TGRB のバッファレジスタに設定を行います。
引数	なし
リターン値	なし
int_mtu2_tgia3	
概要	TGIA3 割り込み処理
ヘッダ	なし
宣言	void int_mtu2_tgia3(void)
説明	Duty 出力増減方向の設定に従い、Duty 設定値を 1 加算または 1 減算します。
引数	なし
リターン値	なし
input_read	
概要	SW 入力読み込み
ヘッダ	なし
宣言	void input_read(void)
説明	RSK の SW3 の入力状態を読み込み、4 回連続入力レベルが一致すれば入力値を確定します。
引数	なし
リターン値	なし
chg_out_port	
概要	相補 PWM 出力ポート変更処理
ヘッダ	なし
宣言	void chg_out_port(void)
説明	相補 PWM 出力ポートの切り替えを行います。
引数	なし
リターン値	なし

## 5.8 フローチャート

## 5.8.1 メイン処理

図 5.2にメイン処理のフローチャートを示します。

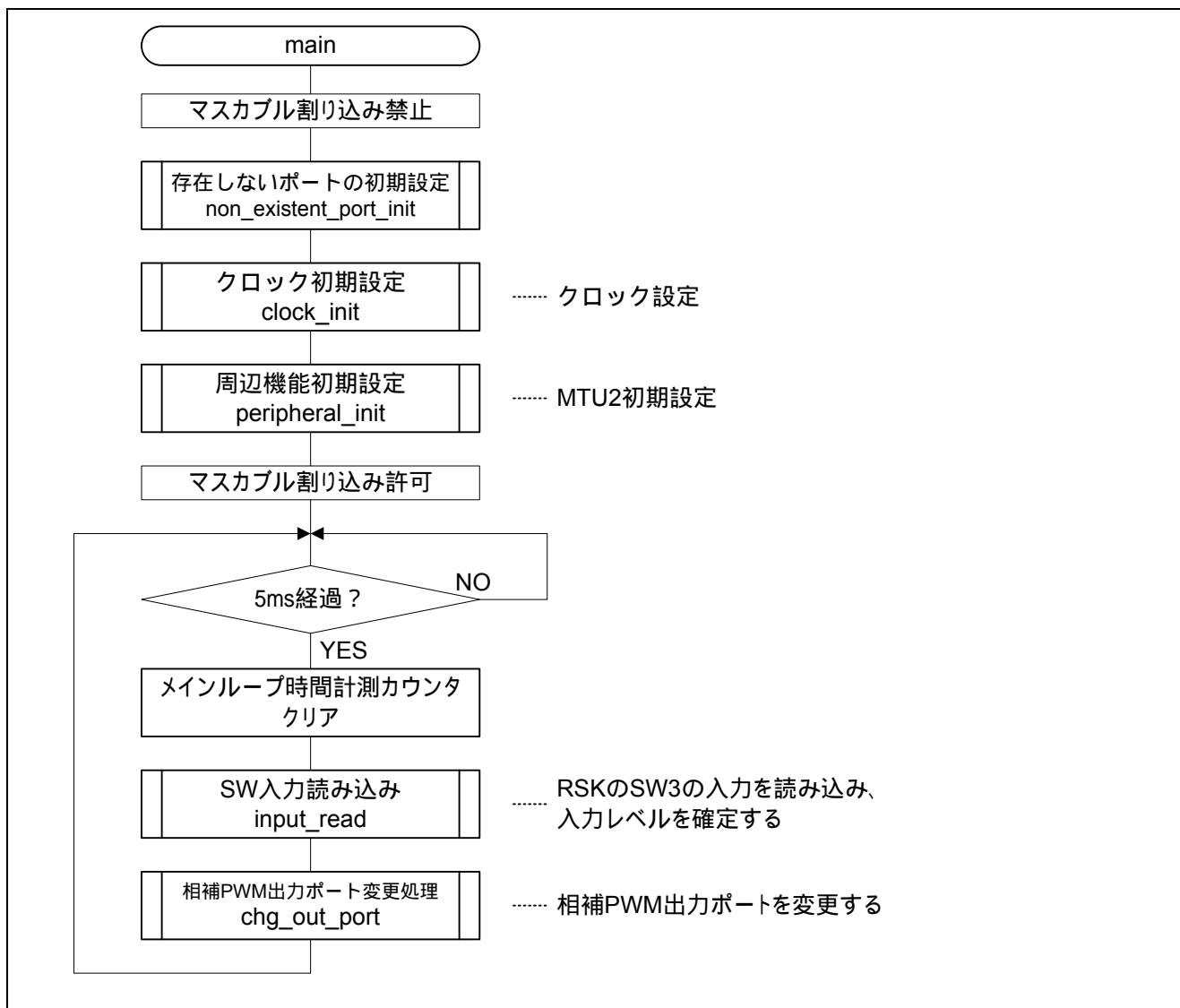


図 5.2 メイン処理

## 5.8.2 周辺機能初期設定

図 5.3に周辺機能初期設定のフローチャートを示します。

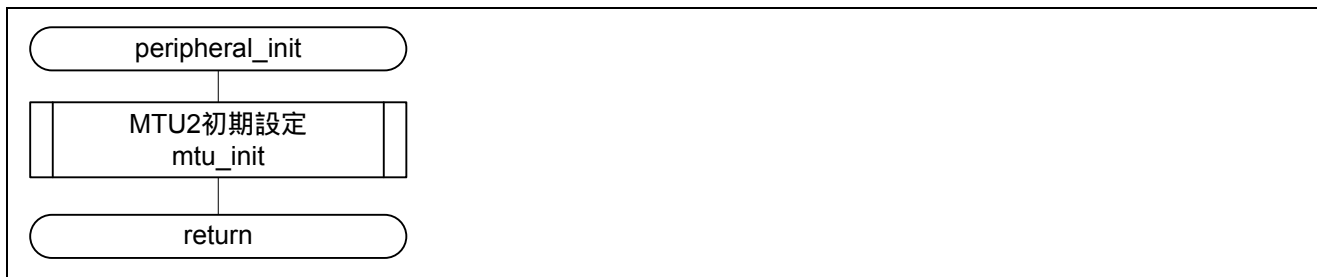


図 5.3 周辺機能初期設定

5.8.3 MTU2a 初期設定

図 5.4 ~ 図 5.7にMTU2a 初期設定のフローチャートを示します。

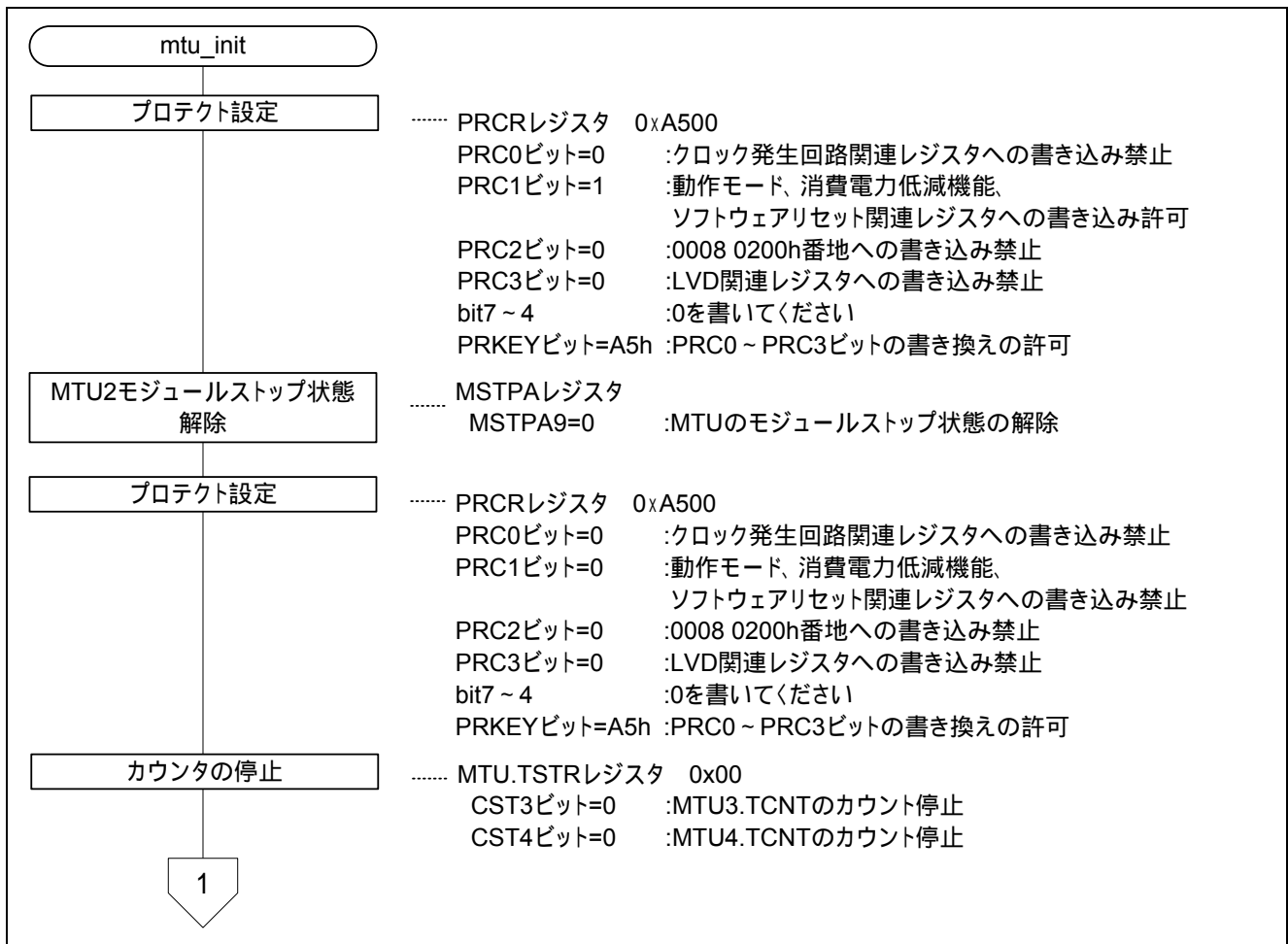


図 5.4 MTU2a 初期設定(1/4)



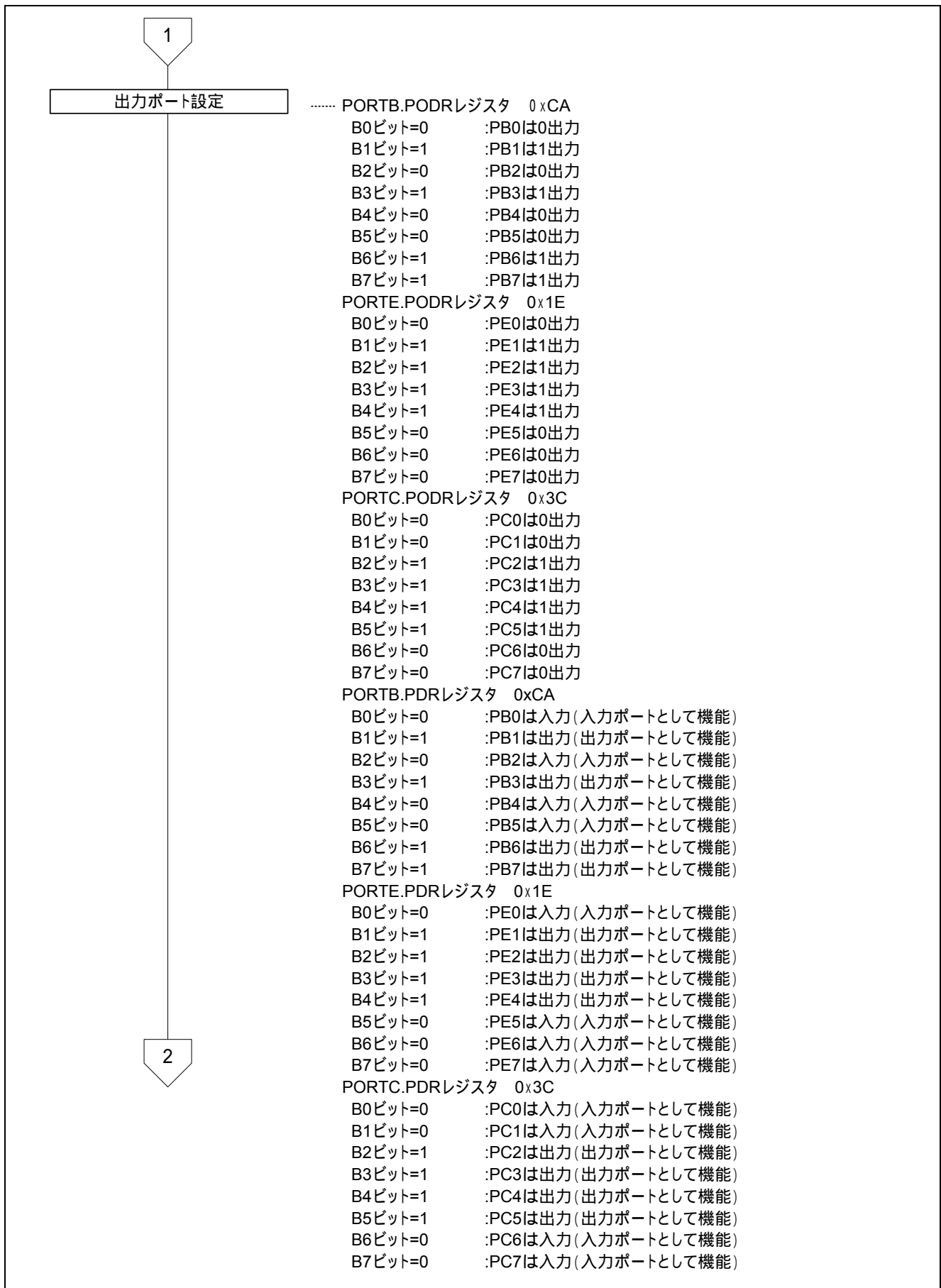


図 5.5 MTU2a 初期設定(2/4)

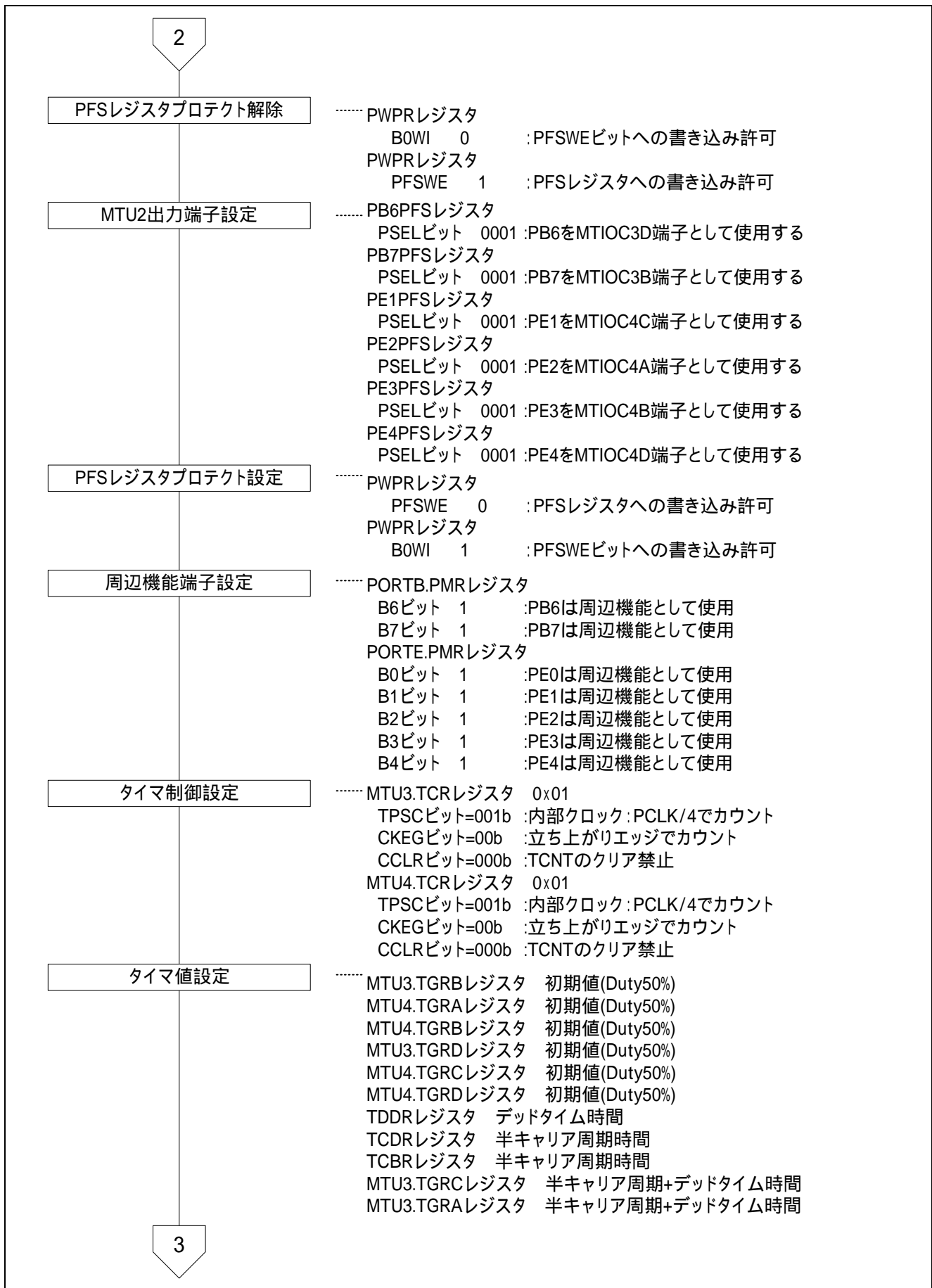


図 5.6 MTU2a 初期設定(3/4)



図 5.7 MTU2a 初期設定(4/4)

5.8.4 TGIA3 割り込み処理

図 5.8にTGIA3 割り込み処理のフローチャートを示します。

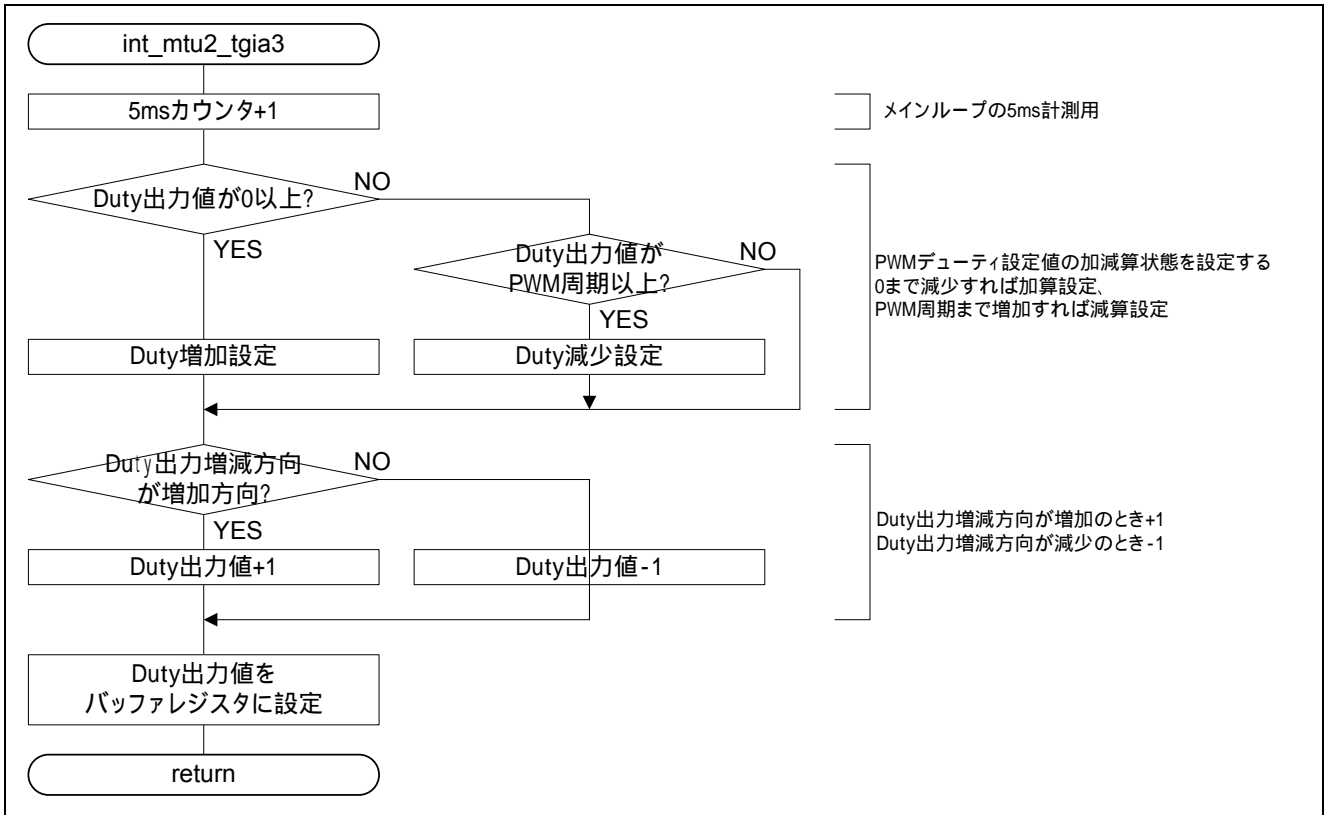


図 5.8 TGIA3 割り込み処理

5.8.5 SW 入力読み込み

図 5.9にSW 入力読み込みのフローチャートを示します。

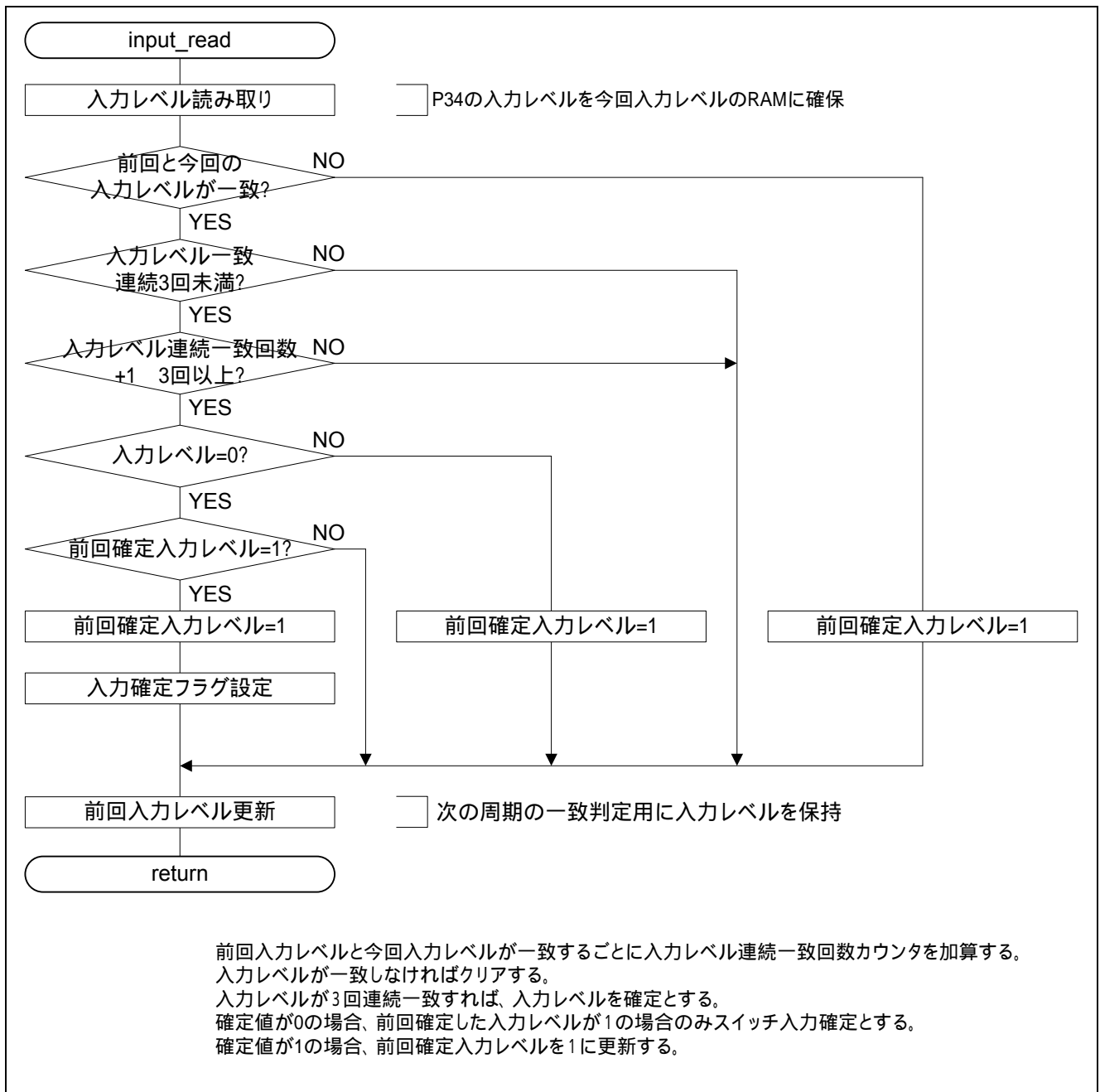


図 5.9 SW 入力読み込み

5.8.6 相補 PWM 出力ポート変更処理

図 5.10 ~ 図 5.11に相補 PWM 出力ポート変更処理のフローチャートを示します。

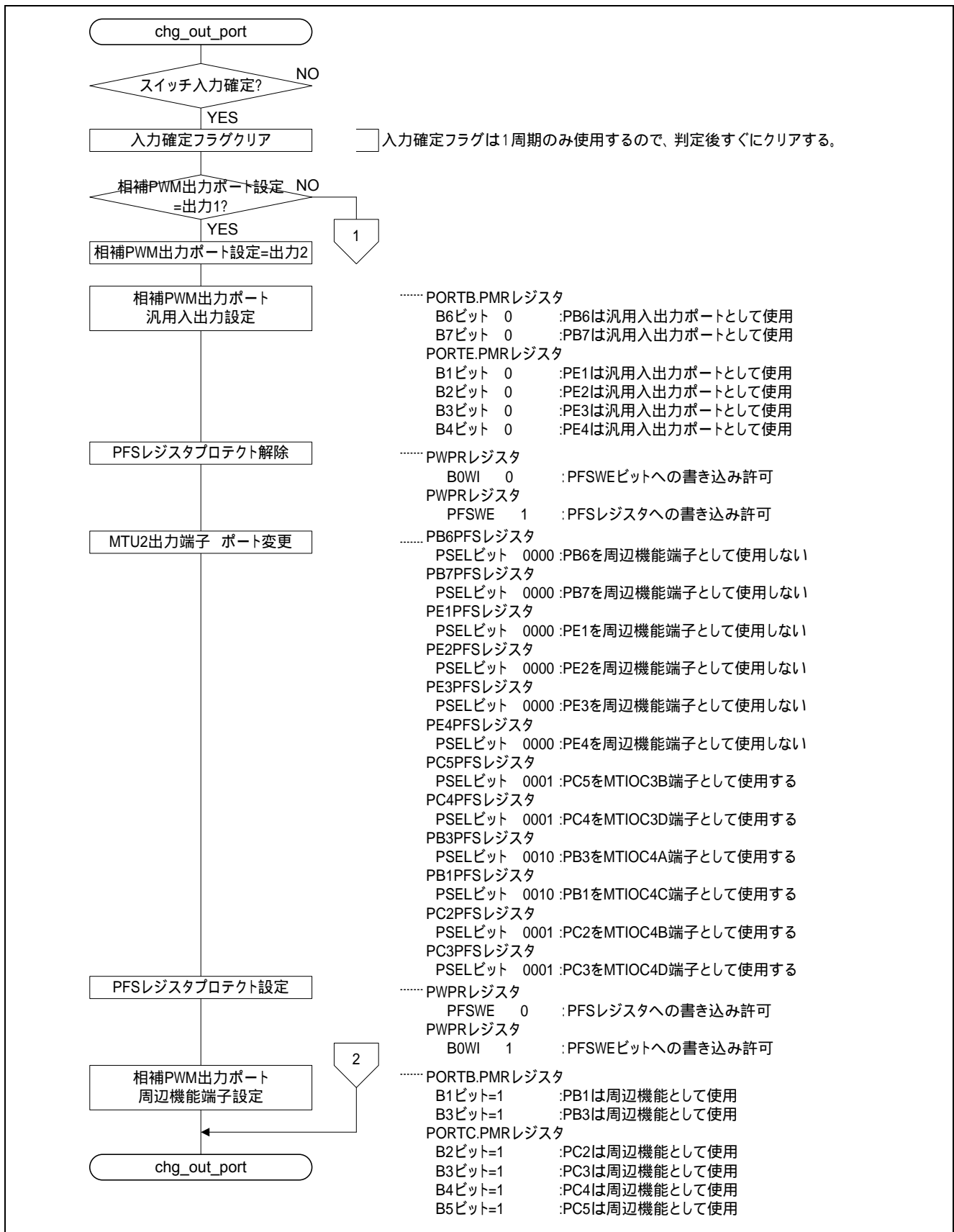


図 5.10 相補 PWM 出力ポート変更処理

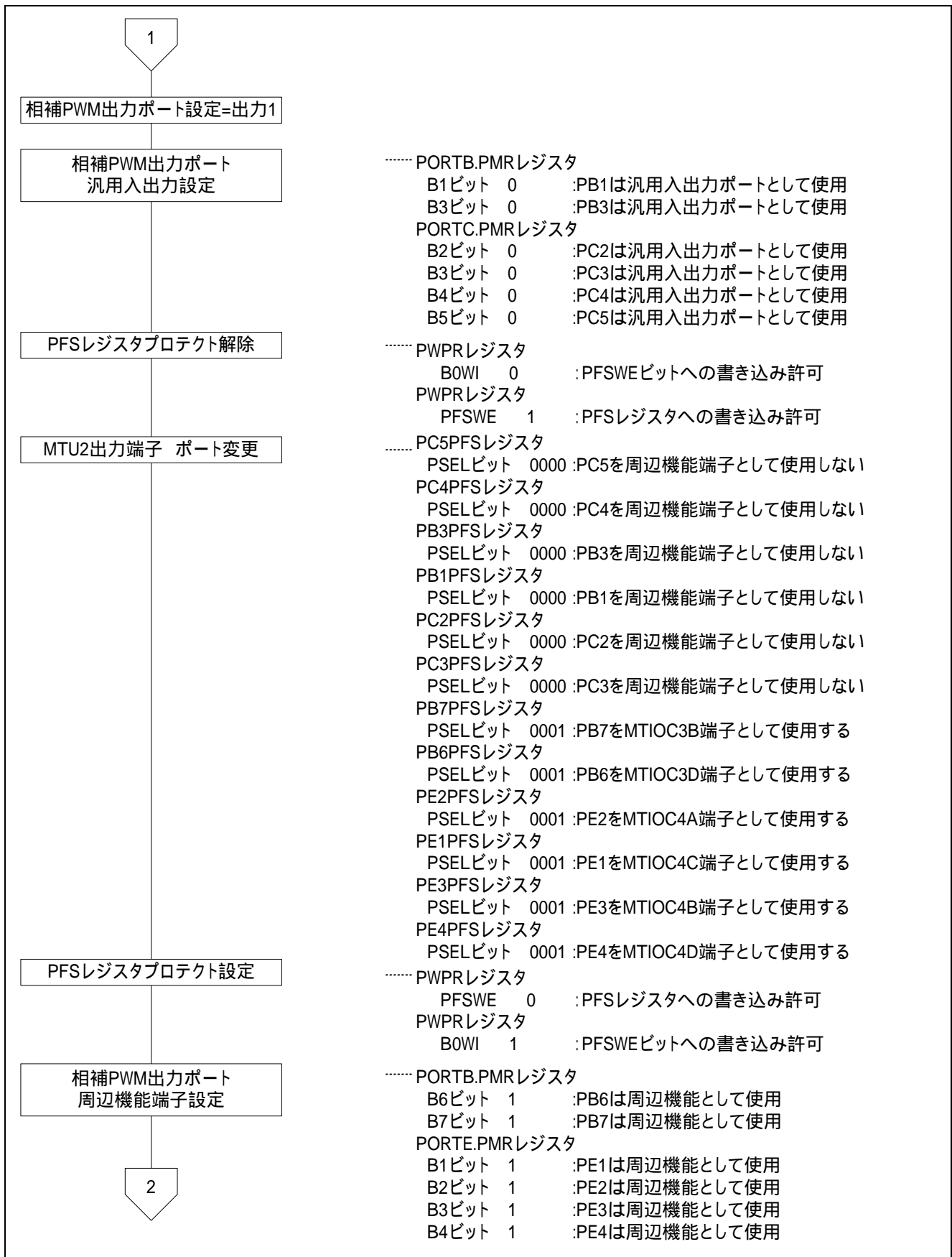


図 5.11 相補 PWM 出力ポート変更処理

## 6. RX21A グループ 初期設定例 アプリケーションノートとの組み合わせ方

本アプリケーションノートのサンプルコードは、RX210グループで動作することを確認しています。RX21Aグループで動作させるには、それぞれの初期設定例のアプリケーションノートと組み合わせてください。

手順は、本アプリケーションノートのサンプルコード main.c、pwm.c に (1)~(5)に示す作業をした後、初期設定例のアプリケーションノート「5. RX210 グループのアプリケーションノートを RX21A グループに適用する方法」を参照ください。

- (1) main.c、pwm.c の iodef.h ファイルのインクルード定義を“iodef.h”から“../iodef.h”に変更します。
- (2) main.c のインクルード定義に r\_init\_stop\_module.h を追加します。
- (3) main.c のインクルード定義にある clock\_init.h を r\_init\_clock.h に、non\_existent\_port\_init.h を r\_init\_non\_existent\_port.h に変更します。

```

11  /*****
12  #include <machine.h>
13  #include "../iodef.h"
14  #include "r_init_clock.h"
15  #include "r_init_stop_module.h"
16  #include "r_init_non_existent_port.h"
17  *****/

```

- (4) main.c の main 関数に R\_INIT\_StopModule()関数の呼び出しを追加します。
- (5) main.c の main 関数にある関数呼び出しのうち、non\_existent\_port\_init()を R\_INIT\_NonExistentPort()に、clock\_init()を R\_INIT\_Clock()に変更します。

```

40  * Return Value      : none
41  *""FUNC COMMENT END""*****
42  void main(void)
43  {
44      /* ---- Disable maskable interrupts ---- */
45      clrpsw_i();
46
47      R_INIT_StopModule();
48      /* ---- Initialize non-existent ports ---- */
49      R_INIT_NonExistentPort();
50      /* ---- Initialize the clock ---- */
51      R_INIT_Clock();
52      /* peripheral initialize */
53      peripheral_init();
54      /* ---- Disable maskable interrupts ---- */
55      setpsw_i();
56
57
58      while(1){
59          while(c_loop <= 25);          /* 5ms wait */
60          c_loop = 0;
61          input_read();                 /* read input information */
62          chg_out_port();               /* change output port */
63      }
64

```



## 7. 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。

## 8. 参考ドキュメント

### ハードウェアマニュアル

RX210グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編 Rev.1.50 (R01UH0037JJ)

RX21A グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編 Rev.1.00 (R01UH0251JJ)

(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/テクニカルニュース

(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。)

### C コンパイラマニュアル

RX210 C コンパイラパッケージ V.1.02

C コンパイラユーザーズマニュアル Rev.1.00

(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。)

## ホームページとサポート窓口

ルネサス エレクトロニクスホームページ

<http://japan.renesas.com>

お問合せ先

<http://japan.renesas.com/contact/>

改訂記録	RX210、RX21A グループ MPC による MTU2 の相補 PWM 出力ポート切替
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2012.07.02	—	初版発行
1.01	2014.07.01	1	対象デバイスに RX21A、RX220 グループを追加
		4	関連アプリケーションノートに RX21A、RX220 グループ 初期設定例のアプリケーションノートを追加
		12	参照するアプリケーションノートを各グループのアプリケーションノート初期設定例に変更
		24	RX21A、RX220 グループ 初期設定例と組み合わせる方法の参照先を追加
		25	参考ドキュメントに RX21A、RX220 グループのユーザズマニュアルを追加
1.02	2014.10.01	—	対象デバイスより、RX220 グループを削除 (RX220 グループは、アプリケーションノート「RX220 グループ 1 組の相補 PWM 出力で 2 つのモータを排他的に動作させる応用例 Rev.1.00 (R01AN2234JJ)」を参照してください。そちらに、Rx220 グループ用のサンプルコードも用意しています。)

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。

## 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. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「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。未使用端子は、本文「未使用端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

### 2. 電源投入時の処置

【注意】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. リザーブアドレスのアクセス禁止

【注意】リザーブアドレスのアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレスがあります。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。

### 4. クロックについて

【注意】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。

### 5. 製品間の相違について

【注意】型名の異なる製品に変更する場合は、事前に問題ないことをご確認下さい。

同じグループのマイコンでも型名が違うと、内部メモリ、レイアウトパターンの相違などにより、特性が異なる場合があります。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。

## 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。お客様の機器・システムの設計において、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には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因して、お客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
3. 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に関し、当社は、何らの責任を負うものではありません。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. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。かかる改造、改変、複製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。
5. 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）、交通用信号機器、  
防災・防犯装置、各種安全装置等  
当社製品は、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（原子力制御システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、使用することはできません。たとえ、意図しない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に損害が生じても、当社は一切その責任を負いません。なお、ご不明点がある場合は、当社営業にお問い合わせください。
6. 当社製品をご使用の際は、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他の保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障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。
7. 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、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、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。
8. 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い合わせください。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。お客様がかかる法令を遵守しないこと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。
9. 本資料に記載されている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。また、当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍用用途に使用しないでください。当社製品または技術を輸出する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続を行ってください。
10. お客様の転売等により、本ご注意書き記載の諸条件に抵触して当社製品が使用され、その使用から損害が生じた場合、当社は何らの責任も負わず、お客様にてご負担して頂きますのでご了承ください。
11. 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。

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とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有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。



ルネサス エレクトロニクス株式会社

■営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

※営業お問合せ窓口の住所は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

ルネサス エレクトロニクス株式会社 〒100-0004 千代田区大手町2-6-2（日本ビル）

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。

総合お問合せ窓口：<http://japan.renesas.com/contact/>