
RL78/G13 群

R01AN0956CC0101

Rev.1.01

2015.03.31

安全功能（频率检测功能）

要点

本篇应用说明举例介绍了 RL78/G13 群的安全功能之一的频率检测功能。

频率检测功能是通过将高速内部振荡时钟或外接 X1 振荡器和低速内部振荡时钟进行比较，能够检查出时钟的工作频率是否正常。

对象 MCU

RL78/G13

本篇应用说明也适用于其他与上面所述的群具有相同 SFR（特殊功能寄存器）定义的产品。关于产品功能的改进，请参看手册中的相关信息。在使用本篇应用说明的程序前，需进行详细的评价。

目录

1.	规格	4
2.	动作确认条件	5
3.	相关应用说明	5
4.	硬件说明	6
4.1	硬件配置示例	6
4.2	使用引脚一览	7
5.	软件说明	8
5.1	操作概要	8
5.2	文件构成	10
5.3	选项字节设置一览	11
5.4	常量一览	12
5.5	变量一览	13
5.6	函数一览	14
5.7	函数说明	15
5.8	流程图	24
5.8.1	初始化函数	25
5.8.2	系统函数	26
5.8.3	输入/输出端口的设定	27
5.8.4	CPU 时钟的初始化设定	28
5.8.5	TAU0 的设定	29
5.8.6	实时时钟的设定	35
5.8.7	间隔定时器的设定	36
5.8.8	外部中断输入的设定	37
5.8.9	主处理	38
5.8.10	INTP0 外部中断开始动作开始设定	41
5.8.11	脉冲间隔测量的开始	42
5.8.12	TAU0 通道 5 的动作开始设定	43
5.8.13	TAU0 通道 5 的动作停止设定	44
5.8.14	计数时钟切换请求标志的取得	45
5.8.15	脉冲间隔测量结束标志的取得	46
5.8.16	脉冲间隔测量的结果判断	47
5.8.17	脉冲间隔测量值的取得	48
5.8.18	脉冲间隔测量结束标志的清除	49
5.8.19	计数时钟切换	50
5.8.20	HOCO 时钟切换	51
5.8.21	LED 闪烁开始	52
5.8.22	LED 闪烁停止	53
5.8.23	实时时钟动作开始	54
5.8.24	实时时钟动作停止	55
5.8.25	实时时钟固定周期中断开始	56
5.8.26	实时时钟固定周期中断停止	57
5.8.27	计数时钟切换请求标志的清除	58
5.8.28	间隔定时器中断	59

5.8.29	TAU0 通道 5 捕捉结束中断.....	60
5.8.30	INTP0 外部中断.....	61
5.8.31	RTC 固定周期中断.....	62
5.8.32	RTC 固定周期中断的回调函数.....	63
5.8.33	间隔定时器动作开始处理.....	64
5.8.34	间隔定时器动作停止处理.....	65
5.8.35	INTP0 外部中断产生标志的取得.....	66
5.8.36	INTP0 外部中断产生标志的清除.....	67
5.8.37	间隔定时器中断产生标志的取得.....	68
5.8.38	间隔定时器中断产生标志的清除.....	69
6.	参考例程.....	70
7.	参考文献.....	70
	公司主页和咨询窗口.....	70

1. 规格

本篇应用说明中，通过将高速内部振荡时钟和低速内部振荡时钟进行比较，检查出时钟的工作频率是否异常。

可以通过在以下条件下测量脉冲间隔来判断时钟频率是否异常：

- 将高速内部振荡器时钟(f_{IH})选为定时器阵列单元 0(TAU0)的计数时钟。
- 将低速内部振荡器时钟(f_{IL} :15kHz)选为定时器阵列单元 0(TAU0)通道 5 的定时器输入。

依据是否在常量设定的脉冲间隔的允许值范围内为基准，来判断频率是正常还是异常。如果正常则 LED 灭，如果异常则 LED 亮。

TAU0 的计数时钟由高速内部振荡频率选择寄存器（HOCODIV）的内容，或者一个预先设定的常量决定。

使用的外围功能和用途如“表 1.1”所示，频率检出的工作概要如“图 1.1”所示。

表 1.1 相关外围功能和用途

外围功能	用途
外部中断输入 (INTP0)	开关输入 切换 TAU0 计数时钟 (HOCO) 的频率
定时器阵列单元 0 通道 5	低速内部振荡时钟 测量脉冲间隔
P62	将频率检出结果用 LED 表示
P63	将选择的 HOCO 时钟用 LED 表示

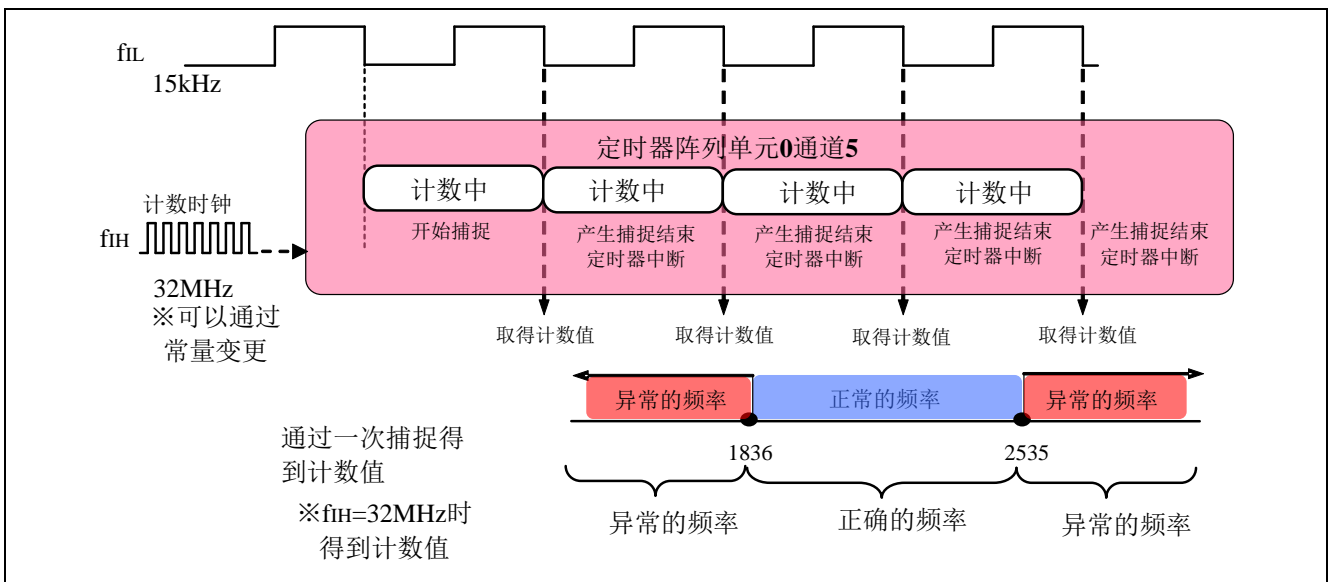


图 1.1 频率检出的工作概要

2. 动作确认条件

本应用说明中的参考例程，是在下面的条件下进行动作确认的。

表 2.1 动作确认条件

项目	内容
使用 MCU	RL78/G13 (R5F100LEA)
工作频率	CPU/外围硬件时钟 ：依据目标板端口的开关是否按下进行切换 在 32、16、8、4、2、1(MHz)内中选择 2 个，使用常量可以在这 2 个选择中进行切换
工作电压	5.0V（工作电压范围 2.9V~5.5V） LVD 工作模式（V _{LVI} ）：复位模式 2.81V（2.76V~2.87V）
集成开发环境	CubeSuite+ V1.01.00（瑞萨电子开发）
C 编译器	CA78K0R V1.30（瑞萨电子开发）
使用评估板	RL78/G13 目标板（QB-R5F100LE-TB）

3. 相关应用说明

使用本应用说明时，请同时参考以下相关的应用说明。

- RL78/G13 Initialization (R01AN0451EJ0100) 应用说明

4. 硬件说明

4.1 硬件配置示例

本篇应用说明中使用的硬件配置示例，请参见“图 4.1”。

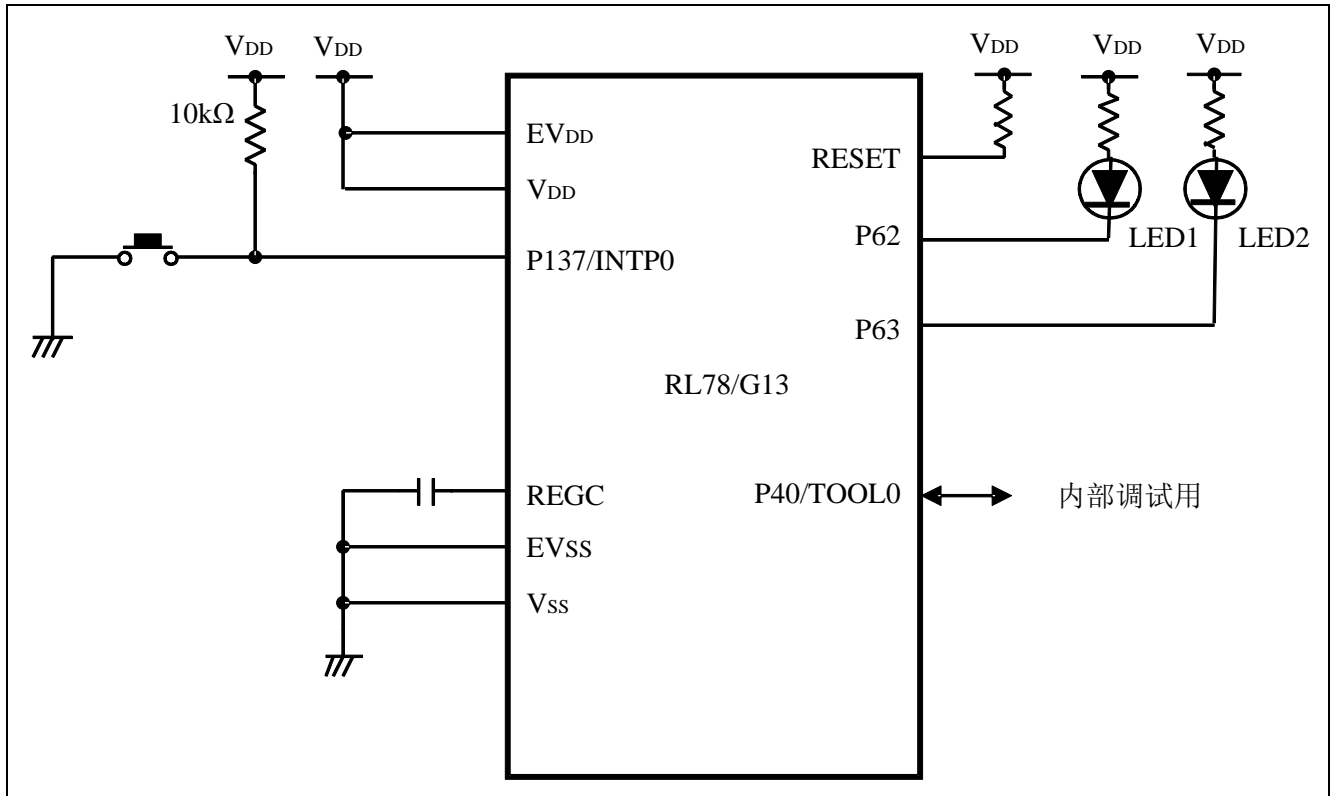


图 4.1 硬件配置

- 注意：1. 上述硬件配置图是为了表示硬件连接情况的简化图。在实际电路设计时，请注意根据系统具体要求进行适当的引脚处理，并满足电气特性的要求（输入专用引脚请注意分别通过电阻上拉到 V_{DD} 或是下拉到 V_{SS} ）。
2. 如果有名称以 EV_{SS} 为开头的引脚，请连接至 V_{SS} ；如果有名称以 EV_{DD} 为开头的引脚，请连接至 V_{DD} 。
3. 请将 V_{DD} 电压值保持在 LVD 设定的复位解除电压（ V_{LVI} ）以上。

4.2 使用引脚一览

使用的引脚及其功能，请参见“表 4.1”。

表 4.1 使用的引脚及其功能

引脚名	输入输出	内容
P137/INTP0	输入	开关输入 切换 TAU0 计数时钟
P62	输出	将频率检出结果用 LED 表示
P63	输出	将选择的 HOCO 时钟用 LED 表示

5. 软件说明

5.1 操作概要

本篇应用说明中，通过将高速内部振荡时钟和低速内部振荡时钟进行比较，检查出时钟的工作频率是否异常。

可以通过在以下条件下测量脉冲间隔来判断时钟频率是否异常：

- 将高速内部振荡器时钟(f_{IH})选为定时器阵列单元 0 (TAU0)的计数时钟。
- 将低速内部振荡器时钟(f_{IL} :15kHz)选为定时器阵列单元 0 (TAU0)通道 5 的定时器输入。

依据是否在常量设定的脉冲间隔的允许值范围内为基准，来判断频率是正常还是异常。如果正常则 LED 灭，如果异常则 LED 亮。

脉冲间隔的允许范围由表 5.3 中的 PULSEWIDTH_RANGE_MIN、PULSEWIDTH_RANGE_MAX 决定。

依据开关可以切换 TAU0 计数时钟的频率，频率由表 5.3 中的 TAU0_COUNT_CLOCK_1、TAU0_COUNT_CLOCK_2 决定。如果工作在 TAU0_COUNT_CLOCK_1 的计数时钟下，LED2 灭，如果工作在 TAU0_COUNT_CLOCK_2 的计数时钟下，LED2 亮。

(1) TAU 的初始化设定

进行 TAU 的初始化设定。

<设定条件>

- 选择 HOCO 时钟作为 TAU0 的计数时钟。
- 选择低速内部振荡时钟（15kHz）作为 TAU0 通道 5 的定时器输入。

(2) 开始脉冲间隔测定

第一次捕捉结束定时器中断（INTTM05）中的捕捉值无效。因此，进行以下的处理，将头一次的脉冲间隔测量结果的数据视为无效。

- 禁止中断。
- 将定时器通道开始寄存器 0 (TS0) 的 TS05 位设置为“1”，成为计数动作允许状态。这个操作会将定时器计数寄存器 (TCR05) 清为“0000H”，计数开始。
- 进入 HALT 状态，等待捕捉结束定时器中断（INTTM05）的发生。
- 一旦检出定时器输入的有效沿，定时器计数寄存器 (TCR05) 的值被捕捉到定时器数据寄存器 (TDR05) 中，产生捕捉结束定时器中断（INTTM05）（从 HALT 模式返回）。并且，定时器计数寄存器 (TCR05) 被清为“0000H”。
- 清除 INTTM05 的中断请求标志。
- 允许中断。

(3) 进入 HALT 模式

- 进入 HALT 模式，等到下一个有效沿的输入。
- 由第 2 次或第 2 次以后的捕捉结束定时器中断（INTTM05），或者是开关的外部中断（INTP0）为触发源，从 HALT 模式返回。

（4）中断源的确认

根据从 HALT 模式返回的中断源不同，处理不同。

所以，从 HALT 模式返回后需要确认中断源。

<因脉冲间隔测量结束从 HALT 模式返回时>

- 取得脉冲间隔测量值的结果。
- 如果脉冲间隔测量值在允许范围内，则 LED1 灭。然后，返回(3)。
- 如果脉冲间隔测量值不在允许范围内，则 LED1 亮。然后，返回(3)。

<因开关的外部中断从 HALT 模式返回时>

- 为了防抖，进行如下(A)~(F)的处理。
 - (A) 外部中断的中断处理中，将间隔定时器控制寄存器 (ITMC) 的 RINTE 位设置为“1”，开始计数动作。
 - (B) 等待直到 RINTE 位的写入值被反映出来。
 - (C) 等待直到产生间隔定时器中断。
 - (D) 在间隔定时器中断处理中确认开关的状态。具体来说，就是确认 P137 的状态。
 - (E) 当 P137 的状态为“1”时，判断按键没有被按下，返回(3)。
 - (F) 当 P137 的状态为“0”时，判断按键被按下，进行以下的处理。
- TAU0 的定时器停止动作。
- 将 TAU0 的计数时钟切换为 HOCO 时钟。
- 当前的 TAU0 的计数时钟如果是表 5.3 中的 TAU0_COUNT_CLOCK_1 的话，切换为 TAU0_COUNT_CLOCK_2，LED2 亮。然后，返回(2)。
- 当前的 TAU0 的计数时钟如果是表 5.3 中的 TAU0_COUNT_CLOCK_2 的话，切换为 TAU0_COUNT_CLOCK_1，LED2 灭。然后，返回(2)。

5.2 文件构成

参考例程中使用的文件如“表 5.1”所示。另外，集合开发环境中自动生成的文件除外。

表 5.1 文件构成

文件名	概要	备注
r_main.c	主模块	使用的函数： R_Main_Get_PulseWidthMeasureResult、 R_Main_fCLK_Change、 R_Main_HOCO_Change、R_Main_Start_LedBlink、 R_Main_Stop_LedBlink
r_cg_intc_user.c	外部中断输入模块 INTP0 外部中断	使用的函数： R_INTC0_Get_INTP0_Flag、 R_INTC0_Clear_INTP0_Flag
r_cg_timer_user.c	TAU 模块 捕捉结束定时器中断 (INTTM05)	使用的函数： R_TAU0_Channel5_MeasureStart 、 R_TAU0_Channel5_Get_MeasureStatus、 R_TAU0_Channel5_Clear_MeasureStatus
r_cg_it_user.c	间隔定时器模块 间隔定时器中断	使用的函数： R_IT_Get_fCLK_ChangeFlag、 R_IT_Clear_fCLK_ChangeFlag、 R_IT_Get_INTIT_Flag R_IT_Clear_INTIT_Flag

5.3 选项字节设置一览

选项字节的设置，请参见“表 5.2”。

表 5.2 选项字节设置

地址	设定值	说明
000C0H/010C0H	11101111B	看门狗定时器动作停止 (复位后, 计数停止)
000C1H/010C1H	01111111B	LVD 复位模式 2.81V (2.76V~2.87V)
000C2H/010C2H	11101000B	HS 模式、HOCO: 32MHz
000C3H/010C3H	10000100B	允许片上调试 片上调试安全 ID 验证失败时擦除闪存的数据

5.4 常量一览

参考例程中使用的常量，请参见“表 5.3”。

表 5.3 参考例程使用的常量

常量	设定值	说明
_0001_TAU_OVERFLOW_OCC URS	0x0001U	检出产生上溢
PULSEWIDTH_RANGE_MIN	1836	脉冲间隔测量允许范围的下限值
PULSEWIDTH_RANGE_MAX	2535	脉冲间隔测量允许范围的上限值
TAU0_COUNT_CLOCK_1	0x00	TAU0 的计数时钟 1 从下面的值中选择一个 0x00: 32MHz 0x01: 16MHz 0x02: 8MHz 0x03: 4MHz 0x04: 2MHz 0x05: 1MHz
TAU0_COUNT_CLOCK_2	0x01	TAU0 的计数时钟 2 和 TAU0_COUNT_CLOCK_1 一样

注意 1: 表 5.3 中的 PULSEWIDTH_RANGE_MIN、PULSEWIDTH_RANGE_MAX 由以下计算公式算出。

$$PULSEWIDTH_RANGE_MIN = HOCO_FREQUENCY_MIN / LOCO_FREQUENCY_MAX$$

$$PULSEWIDTH_RANGE_MAX = HOCO_FREQUENCY_MAX / LOCO_FREQUENCY_MIN$$

HOCO_FREQUENCY_MIN: 在 HOCO 频率的误差为-1%的前提下算出的值 (31.68MHz)

LOCO_FREQUENCY_MAX: 在低速内部振荡频率的误差为+15%的前提下算出的值 (17.25kHz)

HOCO_FREQUENCY_MAX: 在 HOCO 频率的误差为+1%的前提下算出的值 (32.32MHz)

LOCO_FREQUENCY_MIN: 在低速内部振荡频率的误差为-15%的前提下算出的值 (12.75kHz)

请依据系统中脉冲测量允许范围的下限值和上限值进行变更。

5.5 变量一览

参考例程中使用的全局变量，请参见“表 5.4”，使用的 static 型变量，请参见“表 5.5”。

表 5.4 全局变量

类型	变量名	内容	使用的函数
volatile uint32_t	g_tau0_ch5_width	脉冲间隔测量值的缓存地址	r_tau0_channel5_interrupt

表 5.5 static 型变量

类型	变量名	内容	使用的函数
uint8_t	g_MeasureEndFlag	脉冲间隔测量结束标志	r_tau0_channel5_interrupt、 R_TAU0_Channel5 _Get_MeasureStatus、 R_TAU0_Channel5 _Clear_MeasureStatus
uint8_t	g_fCLKChangeFlag	计数时钟切换请求标志	r_it_interrupt、 R_IT_Get_fCLK_ChangeFlag、 R_IT_Clear_fCLK_ChangeFlag
uint8_t	g_intp0_flag	INTP0 外部中断产生标志	r_intc0_interrupt、 R_INTC0_Get_INTP0_Flag、 R_INTC0_Clear_INTP0_Flag
uint8_t	g_intit_flag	间隔定时器中断产生标志	r_it_interrupt、 R_IT_Get_INTIT_Flag、 R_IT_Clear_INTIT_Flag

5.6 函数一览

参考例程中使用的函数，请参见“表 5.6”。

表 5.6 函数

函数名	概要
R_INTC0_Start	设定 INTP0 外部中断开始工作
R_TAU0_Channel5_MeasureStart	脉冲间隔测量的开始
R_TAU0_Channel5_Start	设定 TAU0 通道 5 开始工作
R_TAU0_Channel5_Stop	设定 TAU0 通道 5 停止工作
R_IT_Get_fCLK_ChangeFlag	计数时钟切换请求标志的取得
R_TAU0_Channel5_Get_MeasureStatus	脉冲间隔测量结束标志的取得
R_Main_Get_PulseWidthMeasureResult	脉冲间隔测量的结果判断
R_TAU0_Channel5_Get_PulseWidth	脉冲间隔测量值的取得
R_TAU0_Channel5_Clear_MeasureStatus	脉冲间隔测量结束标志的清除
R_Main_fCLK_Change	计数时钟切换
R_Main_HOCO_Change	HOCO 时钟切换
R_Main_Start_LedBlink	开始 LED 闪烁
R_Main_Stop_LedBlink	停止 LED 闪烁
R_RTC_Start	实时时钟开始工作
R_RTC_Stop	实时时钟停止工作
R_RTC_Set_ConstPeriodInterruptOn	实时时钟固定周期中断开始
R_RTC_Set_ConstPeriodInterruptOff	实时时钟固定周期中断停止
R_IT_Clear_fCLK_ChangeFlag	计数时钟切换请求标志的清除
r_it_interrupt	间隔定时器中断
r_tau0_channel5_interrupt	TAU0 通道 5 捕捉结束中断
r_intc0_interrupt	INTP0 外部中断
r_rtc_interrupt	RTC 固定周期中断
r_rtc_callback_constperiod	RTC 固定周期中断的回调函数
R_IT_Start	设定间隔定时器开始工作
R_IT_Stop	设定间隔定时器停止工作
R_INTC0_Get_INTP0_Flag	INTP0 外部中断产生标志的取得
R_INTC0_Clear_INTP0_Flag	INTP0 外部中断产生标志的清除
R_IT_Get_INTIT_Flag	间隔定时器中断产生标志的取得
R_IT_Clear_INTIT_Flag	间隔定时器中断产生标志的清除

5.7 函数说明

本节对参考例程中使用的函数进行说明。

[函数名] R_INTC0_Start

概要	设定 INTP0 外部中断开始工作
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_intc.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_INTC0_Start(void)
说明	解除 INTP0 的中断屏蔽，允许中断。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_TAU0_Channel5_MeasureStart

概要	脉冲间隔测量的开始
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_timer.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_TAU0_Channel5_MeasureStart(void)
说明	定时器（TM05）开始后，等到执行第 1 次的脉冲间隔的测量后，清除中断标志。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_TAU0_Channel5_Start

概要	设定 TAU0 通道 5 开始工作
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_timer.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_TAU0_Channel5_Start(void)
说明	解除 TAU0 通道 5 的中断屏蔽，开始计数。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_TAU0_Channel5_Stop

概要	设定 TAU0 通道 5 停止工作
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_timer.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_TAU0_Channel5_Stop(void)
说明	屏蔽 TAU0 通道 5 的中断，停止计数。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_IT_Get_fCLK_ChangeFlag

概要	计数时钟切换请求标志的取得
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	uint8_t R_IT_Get_fCLK_ChangeFlag(void)
说明	取得计数时钟切换请求标志。
参数	无
返回值	无计数时钟切换请求时：0x00 有计数时钟切换请求时：0x01
备注	无

[函数名] R_TAU0_Channel5_Get_MeasureStatus

概要	脉冲间隔测量结束标志的取得
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_timer.h r_cg_userdefine.h
声明	uint8_t R_TAU0_Channel5_Get_MeasureStatus(void)
说明	取得脉冲间隔测量结果标志。
参数	无
返回值	脉冲间隔测量没有结束时：0x00 脉冲间隔测量结束时：0x01
备注	无

[函数名] R_Main_Get_PulseWidthMeasureResult

概要	脉冲间隔测量的结果判断
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_cgc.h r_cg_port.h r_cg_intc.h r_cg_timer.h r_cg_rtc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	uint8_t R_Main_Get_PulseWidthMeasureResult(void)
说明	判断脉冲间隔测量结果。 具体地说，判断保存脉冲间隔测量结果的全局变量（g_Tau0Ch5Width）是否在表 5.3 中脉冲间隔测量允许范围的下限值和上限值之间，然后返回。
参数	无
返回值	脉冲间隔测量结果在允许范围内：0x00 脉冲间隔测量结果在允许范围外：0x01
备注	无

[函数名] R_TAU0_Channel5_Get_PulseWidth

概要	脉冲间隔测量值的取得
头文件	r_cg_macrodriver.h, r_cg_timer.h, r_cg_userdefine.h
声明	void R_TAU0_Channel5_Get_PulseWidth(uint32_t *width)
说明	取得脉冲间隔测量值。 具体地说，就是保存脉冲间隔测量结果的全局变量（g_Tau0Ch5Width）的值。
参数	width : 保存脉冲间隔测量结果的区域的地址
返回值	无
备注	无

[函数名] R_TAU0_Channel5_Clear_MeasureStatus

概要	脉冲间隔测量结束标志的清除
头文件	r_cg_macrodriver.h, r_cg_timer.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_TAU0_Channel5_Clear_MeasureStatus(void)
说明	清除脉冲间隔测量结束标志。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_Main_fCLK_Change

概要	计数时钟切换
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_cgc.h r_cg_port.h r_cg_intc.h r_cg_timer.h r_cg_rtc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_Main_fCLK_Change(void)
说明	停止 TAU0 通道 5 的动作。 然后，切换 HOCO 时钟作为 TAU0 的计数时钟。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_Main_HOCO_Change

概要	切换 HOCO 时钟
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_cgc.h r_cg_port.h r_cg_intc.h r_cg_timer.h r_cg_rtc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_Main_HOCO_Change(uint8_t clock)
说明	将 HOCO 时钟切换为表 5.3 中常量所示的常量 TAU0_COUNT_CLOCK_1 或者 TAU0_COUNT_CLOCK_2。
参数	<ul style="list-style-type: none"> clock : TAU0_COUNT_CLOCK1 或者 TAU0_COUNT_CLOCK2 0x00: 32MHz 0x01: 16MHz 0x02: 8MHz 0x03: 4MHz 0x04: 2MHz 0x05: 1MHz
返回值	无
备注	无

[函数名] R_Main_Start_LedBlink

概要	开始 LED 闪烁
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_cgc.h r_cg_port.h r_cg_intc.h r_cg_timer.h r_cg_rtc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_Main_Start_LedBlink(void)
说明	开始 LED 闪烁。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_Main_Stop_LedBlink

概要	停止 LED 闪烁
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_cgc.h r_cg_port.h r_cg_intc.h r_cg_timer.h r_cg_rtc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_Main_Stop_LedBlink(void)
说明	停止 LED 闪烁。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_RTC_Start

概要	实时时钟开始工作
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_rtc.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_RTC_Start(void)
说明	解除实时时钟的中断屏蔽，开始实时时钟的动作。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_RTC_Stop

概要	停止实时时钟工作
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_rtc.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_RTC_Stop(void)
说明	停止实时时钟的动作，屏蔽实时时钟的中断。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_RTC_Set_ConstPeriodInterruptOn

概要	开始实时时钟固定周期中断
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_rtc.h r_cg_userdefine.h
声明	MD_STATUS R_RTC_Set_ConstPeriodInterruptOn(enum RTCINTPeriod period)
说明	设定中断 INTRTC 的产生周期后，开始固定周期中断。
参数	<ul style="list-style-type: none"> • period : 固定周期中断的产生频率 HALFSEC: 0.5 秒 × (f_{SUB}/f_{IL}) 一次 ONESEC: 1 秒 × (f_{SUB}/f_{IL}) 一次 ONEMIN: 1 分 × (f_{SUB}/f_{IL}) 一次 ONEHOUR: 1 小时 × (f_{SUB}/f_{IL}) 一次 ONEDAY: 1 天 × (f_{SUB}/f_{IL}) 一次 ONEMONTH: 1 个月 × (f_{SUB}/f_{IL}) 一次
返回值	正常结束: MD_OK (0x00) 参数指定错误: MD_ARGERROR (0x01)
备注	无

[函数名] R_RTC_Set_ConstPeriodInterruptOff

概要	停止实时时钟固定周期中断
头文件	r_cg_macrodriver.h, r_cg_rtc.h, r_cg_userdefine.h
声明	void R_RTC_Set_ConstPeriodInterruptOff(void)
说明	停止固定周期中断。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_IT_Clear_fCLK_ChangeFlag

概要	计数时钟切换请求标志的清除
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_IT_Clear_fCLK_ChangeFlag(void)
说明	将计数时钟切换请求标志清为“0”。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] r_it_interrupt

概要	间隔定时器中断
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	__interrupt void r_it_interrupt(void)
说明	如果 P137 为“0”，那么将计数时钟切换请求标志设置为“1”。 将间隔定时器中断产生标志设置为“1”。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] r_tau0_channel5_interrupt

概要	TAU0 通道 5 捕捉结束中断
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_timer.h r_cg_userdefine.h
声明	__interrupt void r_tau0_channel5_interrupt(void)
说明	每次进入该中断处理时，取得脉冲间隔。 将脉冲间隔测量结束标志设置为“1”。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] r_intc0_interrupt

概要	INTP0 外部中断
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_intc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	__interrupt void r_intc0_interrupt(void)
说明	开始间隔定时器。 将 INTP0 外部中断产生标志设置为“1”。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] r_rtc_interrupt

概要	RTC 固定周期中断
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_rtc.h r_cg_userdefine.h
声明	__interrupt static void r_rtc_interrupt(void)
说明	调用 RTC 固定周期中断的回调函数。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] r_rtc_callback_constperiod

概要	RTC 固定周期中断的回调函数
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_rtc.h r_cg_userdefine.h
声明	static void r_rtc_callback_constperiod(void)
说明	控制 LED1 的闪烁。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_IT_Start

概要	间隔定时器的开始动作设定
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_IT_Start(void)
说明	开始间隔定时器的动作，并且解除间隔定时器中断的屏蔽。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_IT_Stop

概要	间隔定时器的停止动作设定
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_IT_Stop(void)
说明	屏蔽间隔定时器的中断，停止间隔定时器的动作。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_INTC0_Get_INTP0_Flag

概要	INTP0 外部中断产生标志的取得
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_intc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	uint8_t R_INTC0_Get_INTP0_Flag(void)
说明	取得 INTP0 外部中断产生标志。
参数	无
返回值	无 INTP0 外部中断产生时: 0x00 有 INTP0 外部中断产生时: 0x01
备注	无

[函数名] R_INTC0_Clear_INTP0_Flag

概要	INTP0 外部中断产生标志的清除
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_intc.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	void R_INTC0_Clear_INTP0_Flag(void)
说明	清除 INTP0 外部中断产生标志。
参数	无
返回值	无
备注	无

[函数名] R_IT_Get_INTIT_Flag

概要	间隔定时器中断产生标志的取得
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	uint8_t R_IT_Get_INTIT_Flag(void)
说明	取得间隔定时器中断产生标志。
参数	无
返回值	无间隔定时器中断产生时: 0x00 有间隔定时器中断产生时: 0x01
备注	无

[函数名] R_IT_Clear_INTIT_Flag

概要	间隔定时器中断产生标志的清除
头文件	r_cg_macrodriver.h r_cg_it.h r_cg_userdefine.h
声明	uint8_t R_IT_Clear_INTIT_Flag(void)
说明	清除间隔定时器中断产生标志。
参数	无
返回值	无
备注	无

5.8 流程图

本篇应用说明中参考例程的整体流程，请参见“图 5.1”。

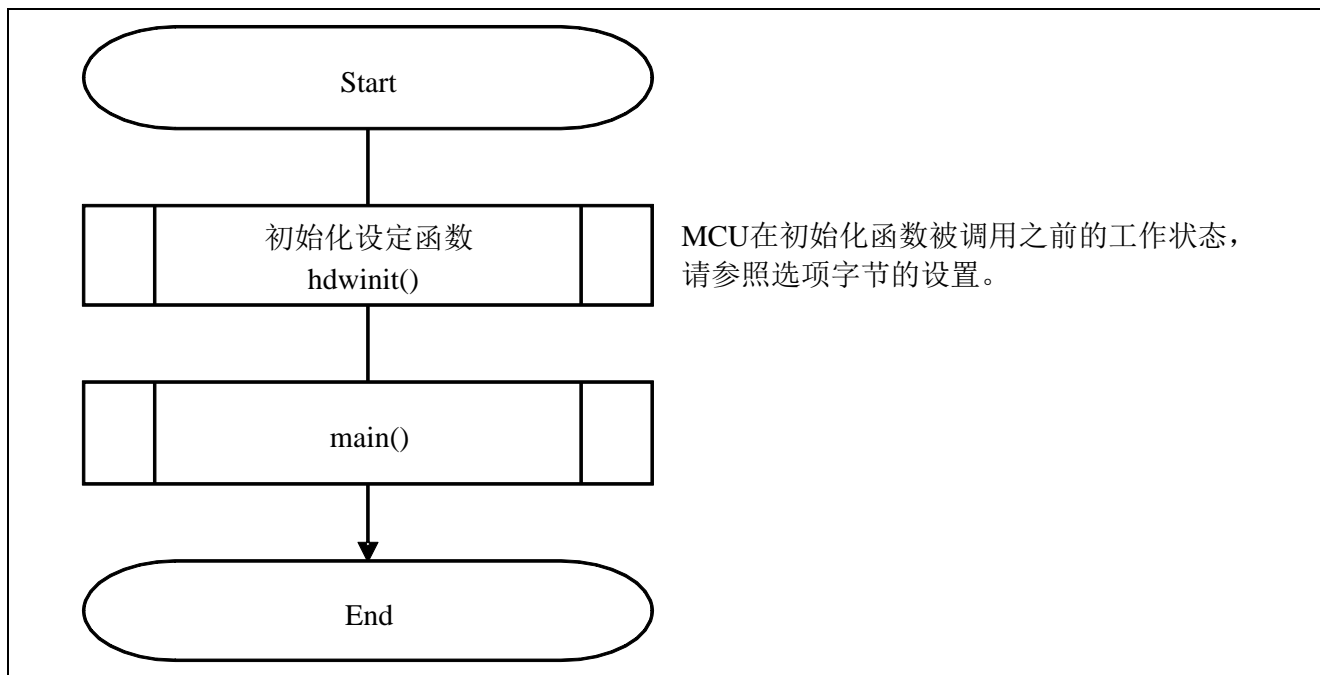


图 5.1 整体流程图

5.8.1 初始化函数

初始化函数流程，请参见“图 5.2”。

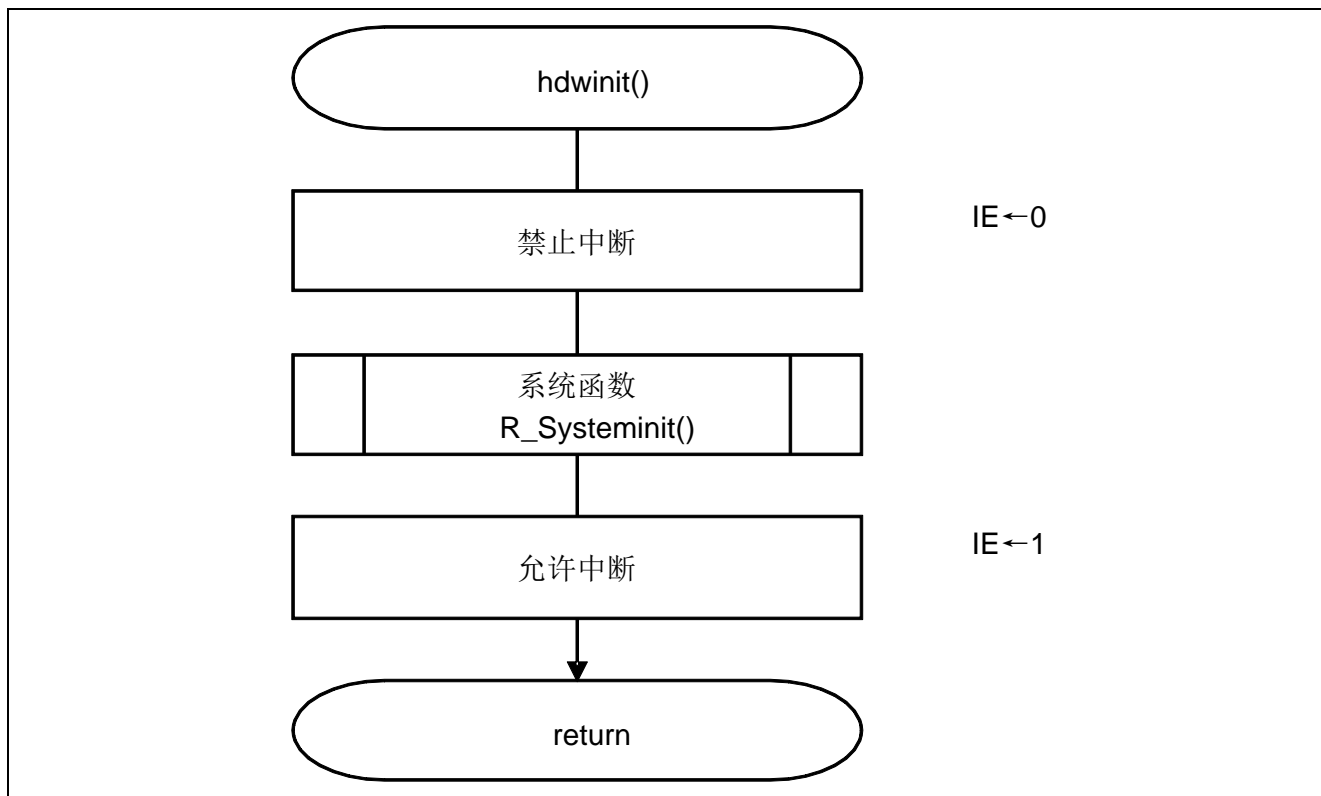


图 5.2 初始化函数

5.8.2 系统函数

系统函数的流程，请参见“图 5.3”。

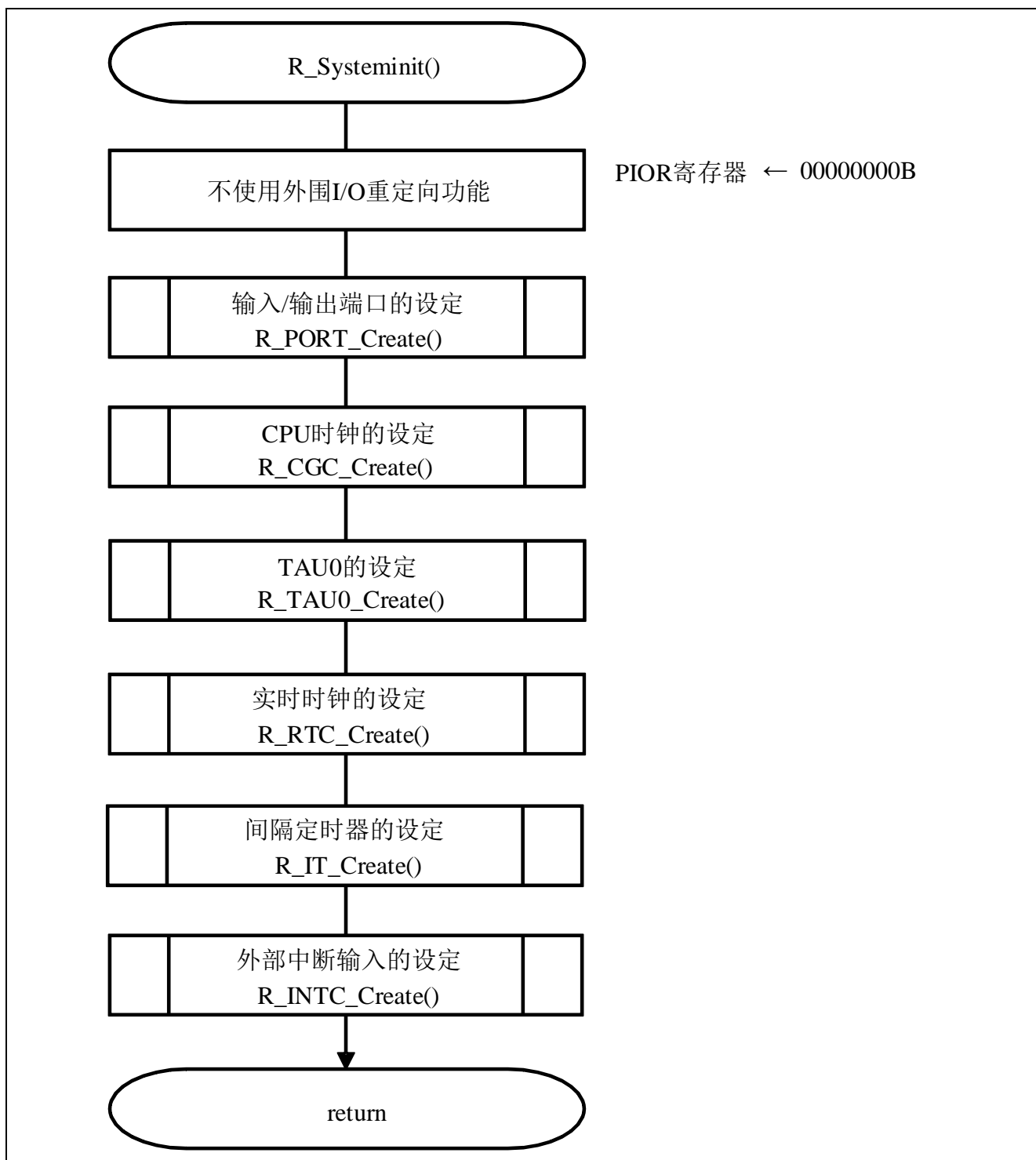


图 5.3 系统函数

5.8.3 输入/输出端口的设定

输入/输出端口设定的流程，请参见“图 5.4”。

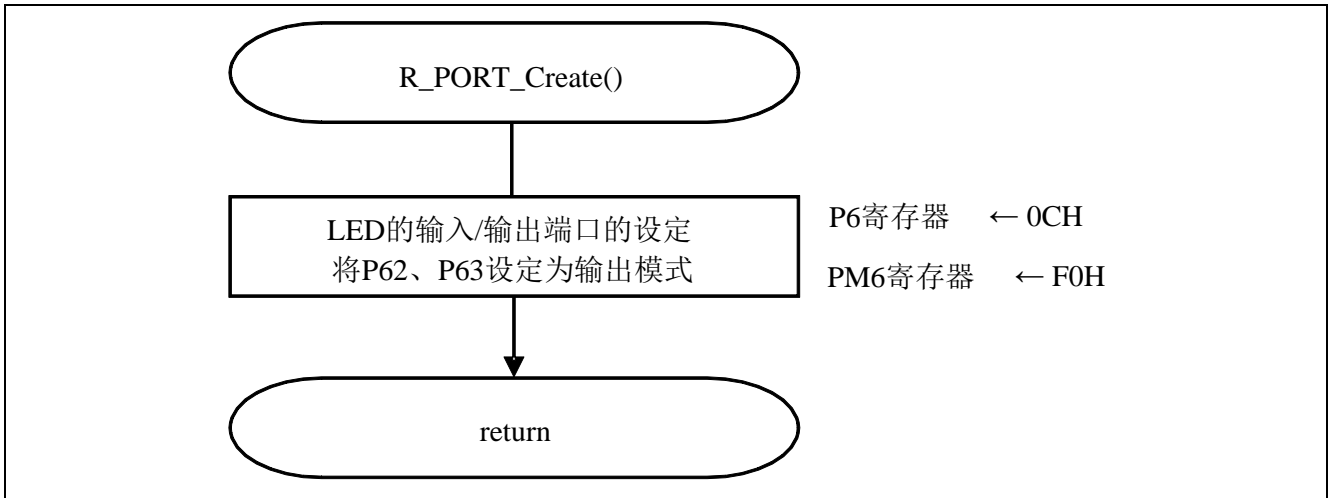


图 5.4 输入/输出端口的设定

注意：1. 关于未使用端口的设置，请参考 RL78/G13 Initialization (R01AN0451EJ0100) 应用说明的“流程图”。
2. 关于未使用端口的设置，请注意根据系统具体要求进行适当的端口处理，并满足电气特性的要求。未使用的输入专用端口，请分别通过电阻上拉到 V_{DD} 或是下拉到 V_{SS} 。

5.8.4 CPU 时钟的初始化设定

CPU 时钟的初始化设定的流程，请参见“图 5.5”。

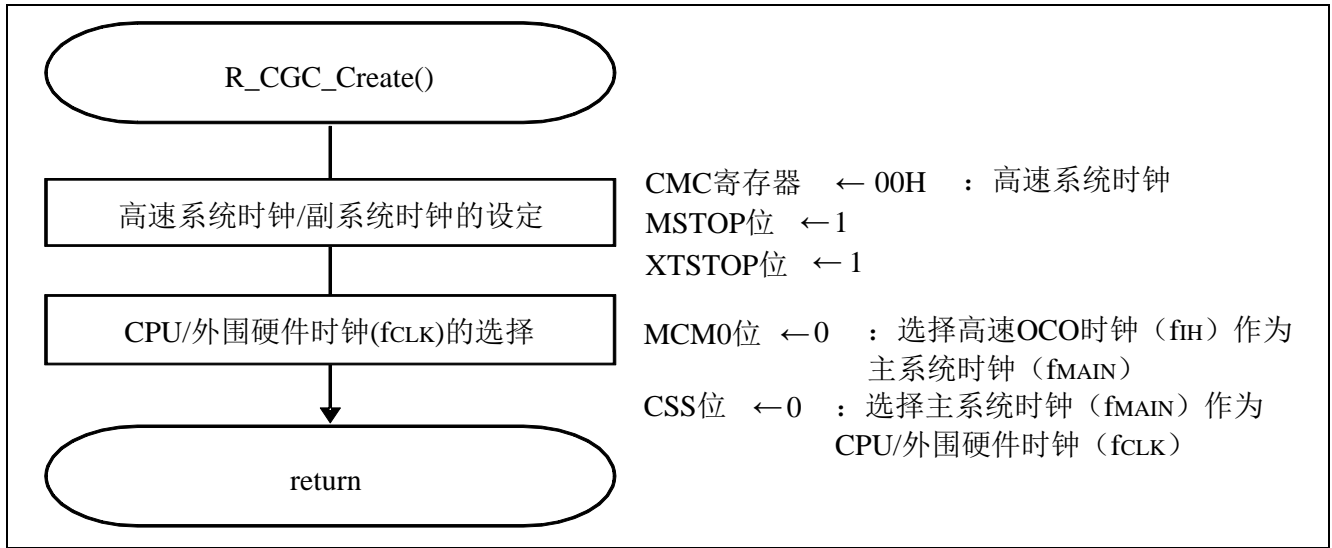


图 5.5 CPU 时钟的初始化设定

注意：关于 CPU 时钟的设置（`R_CGC_Create()`），请参考 RL78/G13 Initialization (R01AN0451EJ0100) 应用说明的“流程图”。

5.8.5 TAU0 的设置

TAU0 的设置流程，请参见“图 5.6”。

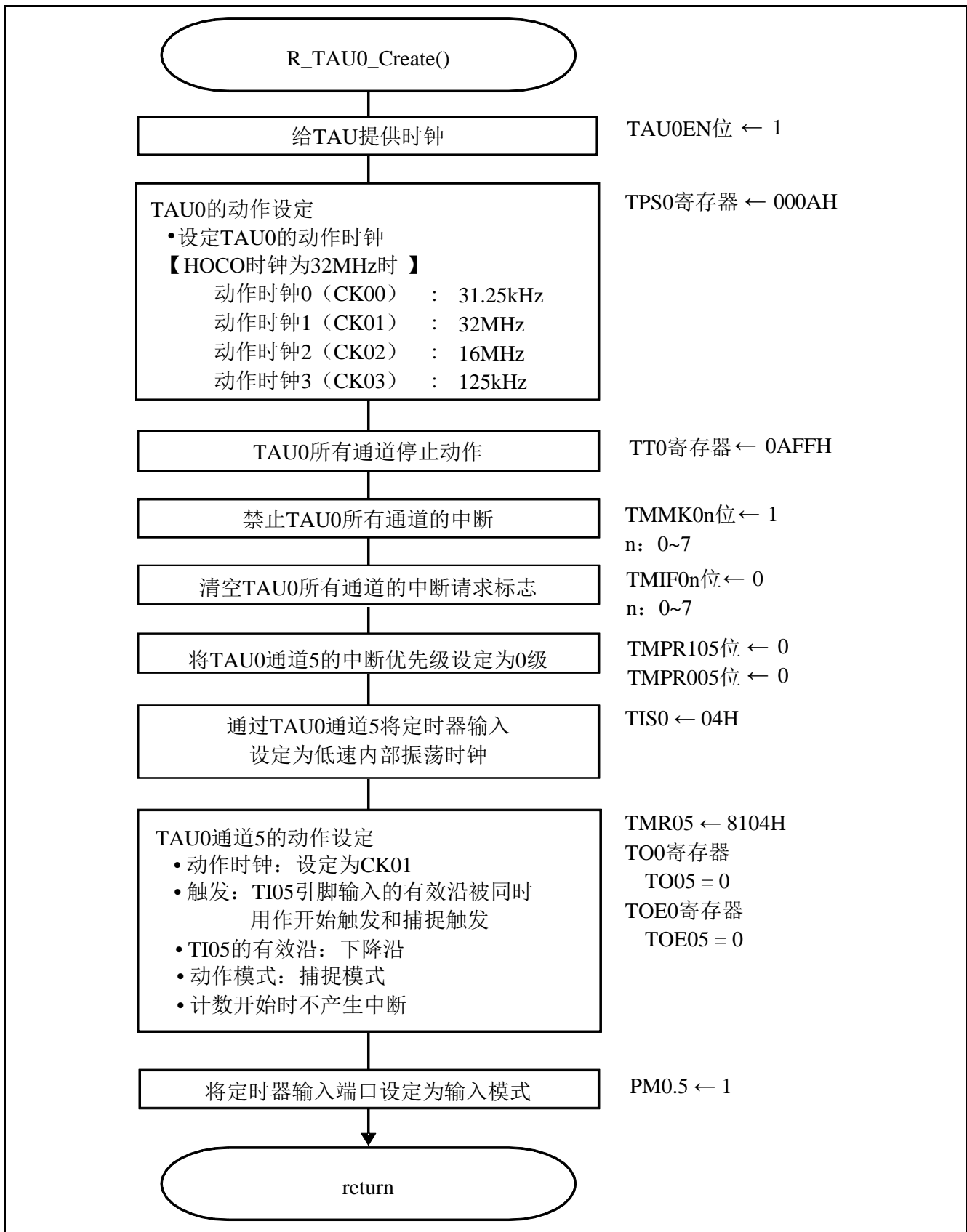


图 5.6 TAU0 的设置

开始定时器阵列单元的时钟供给

- 外围功能允许寄存器 0 (PER0)
定时器阵列单元的时钟供给。

符号: PER0

7	6	5	4	3	2	1	0
RTCEN	IICA1EN	ADCEN	IICA0EN	SAU1EN	SAU0EN	TAU1EN	TAU0EN
0	0	0	0	0	0	0	1

位 0

TAU0EN	定时器阵列单元的输入时钟的控制
0	停止输入时钟的供给
1	允许输入时钟供给

注意： 关于寄存器设置的详细方法，请参考 RL78/G13 用户手册 硬件篇。

时钟频率的设定

- 定时器时钟选择寄存器 0 (TPS0)
TAU0 动作时钟的选择

符号: TPS0

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	PRS 031	PRS 030	0	0	PRS 021	PRS 020	PRS 013	PRS 012	PRS 011	PRS 010	PRS 003	PRS 002	PRS 001	PRS 000
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0

PRS 003	PRS 002	PRS 001	PRS 000	动作时钟(CK00)的选择					
				f_{CLK} = 2MHz	f_{CLK} = 5MHz	f_{CLK} = 10MHz	f_{CLK} = 20MHz	f_{CLK} = 32MHz	
0	0	0	0	f_{CLK}	2MHz	5MHz	10MHz	20MHz	32MHz
0	0	0	1	$f_{CLK}/2$	1MHz	2.5MHz	5MHz	10MHz	16MHz
0	0	1	0	$f_{CLK}/2^2$	500kHz	1.25MHz	2.5MHz	5MHz	8MHz
0	0	1	1	$f_{CLK}/2^3$	250kHz	625kHz	1.25MHz	2.5MHz	4MHz
0	1	0	0	$f_{CLK}/2^4$	125kHz	312.5kHz	625kHz	1.25MHz	2MHz
0	1	0	1	$f_{CLK}/2^5$	62.5kHz	156.2kHz	312.5kHz	625kHz	1MHz
0	1	1	0	$f_{CLK}/2^6$	31.25kHz	78.1kHz	156.2kHz	312.5kHz	500kHz
0	1	1	1	$f_{CLK}/2^7$	15.62kHz	39.1kHz	78.1kHz	156.2kHz	250kHz
1	0	0	0	$f_{CLK}/2^8$	7.81kHz	19.5kHz	39.1kHz	78.1kHz	125kHz
1	0	0	1	$f_{CLK}/2^9$	3.91kHz	9.76kHz	19.5kHz	39.1kHz	62.5kHz
1	0	1	0	$f_{CLK}/2^{10}$	1.95kHz	4.88kHz	9.76kHz	19.5kHz	31.25kHz
1	0	1	1	$f_{CLK}/2^{11}$	976Hz	2.44kHz	4.88kHz	9.76kHz	15.63kHz
1	1	0	0	$f_{CLK}/2^{12}$	488Hz	1.22kHz	2.44kHz	4.88kHz	7.81kHz
1	1	0	1	$f_{CLK}/2^{13}$	244Hz	610Hz	1.22kHz	2.44kHz	3.91kHz
1	1	1	0	$f_{CLK}/2^{14}$	122Hz	305Hz	610Hz	1.22kHz	1.95kHz
1	1	1	1	$f_{CLK}/2^{15}$	61Hz	153Hz	305Hz	610Hz	976Hz

PRS 013	PRS 012	PRS 011	PRS 010	动作时钟(CK01)的选择					
				f_{CLK} = 2MHz	f_{CLK} = 5MHz	f_{CLK} = 10MHz	f_{CLK} = 20MHz	f_{CLK} = 32MHz	
0	0	0	0	f_{CLK}	2MHz	5MHz	10MHz	20MHz	32MHz
0	0	0	1	$f_{CLK}/2$	1MHz	2.5MHz	5MHz	10MHz	16MHz
0	0	1	0	$f_{CLK}/2^2$	500kHz	1.25MHz	2.5MHz	5MHz	8MHz
0	0	1	1	$f_{CLK}/2^3$	250kHz	625kHz	1.25MHz	2.5MHz	4MHz
0	1	0	0	$f_{CLK}/2^4$	125kHz	312.5kHz	625kHz	1.25MHz	2MHz
0	1	0	1	$f_{CLK}/2^5$	62.5kHz	156.2kHz	312.5kHz	625kHz	1MHz
0	1	1	0	$f_{CLK}/2^6$	31.25kHz	78.1kHz	156.2kHz	312.5kHz	500kHz
0	1	1	1	$f_{CLK}/2^7$	15.62kHz	39.1kHz	78.1kHz	156.2kHz	250kHz
1	0	0	0	$f_{CLK}/2^8$	7.81kHz	19.5kHz	39.1kHz	78.1kHz	125kHz
1	0	0	1	$f_{CLK}/2^9$	3.91kHz	9.76kHz	19.5kHz	39.1kHz	62.5kHz
1	0	1	0	$f_{CLK}/2^{10}$	1.95kHz	4.88kHz	9.76kHz	19.5kHz	31.25kHz
1	0	1	1	$f_{CLK}/2^{11}$	976Hz	2.44kHz	4.88kHz	9.76kHz	15.63kHz
1	1	0	0	$f_{CLK}/2^{12}$	488Hz	1.22kHz	2.44kHz	4.88kHz	7.81kHz
1	1	0	1	$f_{CLK}/2^{13}$	244Hz	610Hz	1.22kHz	2.44kHz	3.91kHz
1	1	1	0	$f_{CLK}/2^{14}$	122Hz	305Hz	610Hz	1.22kHz	1.95kHz
1	1	1	1	$f_{CLK}/2^{15}$	61Hz	153Hz	305Hz	610Hz	976Hz

注意: 关于寄存器设置的详细方法, 请参考 RL78/G13 用户手册 硬件篇。

通道的触发动作控制

- 定时器通道停止寄存器 0 (TT05)
TAU0 的停止触发的选择

符号：TT0

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	0	0	0	TT H03	0	TT H01	0	TT 07	TT 06	TT 05	TT 04	TT 03	TT 02	TT 01	TT 00
0	0	0	0	1	0	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1

位 5

TT05	通道 5 的停止触发
0	触发不动作
1	动作停止（停止触发产生）

注意： 关于寄存器设置的详细方法，请参考 RL78/G13 用户手册 硬件篇。

通道 5 的动作模式的设定

- 定时器模式寄存器 05 (TMR05)
动作模式的选择，开始触发、捕捉出发的设定
动作时钟的选择

符号：TMR05

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
CKS 051	CKS 050	0	CCS 05	0	STS 052	STS 051	STS 050	CIS 051	CIS 050	0	0	MD 053	MD 052	MD 051	MD 050
1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0

位 3~位 0

MD 053	MD 052	MD 051	MD 050	通道 5 的动作模式的设定
0	0	0	0	间隔定时器模式 (计数开始时不产生定时器中断)
			1	间隔定时器模式 (计数开始时产生定时器中断)
0	1	0	0	捕捉模式 (计数开始时不产生定时器中断)
			1	捕捉模式 (计数开始时产生定时器中断)
0	1	1	0	事件计数模式 (计数开始时不产生定时器中断)
1	0	0	0	单触发模式 计数动作中开始触发无效
			1	单触发模式 计数动作中开始触发有效
1	1	0	0	捕捉&单触发模式 计数开始时不产生定时器中断 计数动作中开始触发无效

位 7~位 6

CIS 051	CIS 050	TI05 端口的有效沿选择
0	0	下降沿
0	1	上升沿
1	0	双边沿（测量低电平宽度时）
1	1	双边沿（测量高电平宽度时）

注意：关于寄存器设置的详细方法，请参考 RL78/G13 用户手册 硬件篇。

符号: TMR05

	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
CKS	CKS	0	CCS	0	STS	STS	STS	CIS	CIS	0	0	MD	MD	MD	MD	
051	050		05		052	051	050	051	050			053	052	051	050	
1	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	1	0	0	

位 10~位 8

STS	STS	STS	通道 5 的开始触发、捕捉触发的设定
052	051	050	
0	0	0	仅限软件触发开始有效 (其他触发源不可选)
0	0	1	TI05 引脚输入的有效沿被同时用作开始触发和捕捉触发
0	1	0	TI05 引脚输入的双边沿被用作开始触发和捕捉触发
1	0	0	使用主通道的中断信号 (当该通道用作联动通道操作功能时的从属通道)

位 12

CCS05	通道 5 的计数时钟 (f _{TCLK}) 的选择
0	通过 CKS050 位 、 CKS051 位 指定动作时钟 f _{MCK}
1	TI05 引脚的输入信号的有效沿

位 15~位 14

CKS051	CKS050	通道 5 的动作时钟 (f _{MCK}) 的选择
0	0	定时器时钟选择寄存器 0 (TPS0) 设定的动作时钟 CK00
1	0	定时器时钟选择寄存器 0 (TPS0) 设定的动作时钟 CK01

注意: 关于寄存器设置的详细方法, 请参考 RL78/G13 用户手册 硬件篇。

5.8.6 实时时钟的设定

实时时钟的设定流程，请参见“图 5.7”。

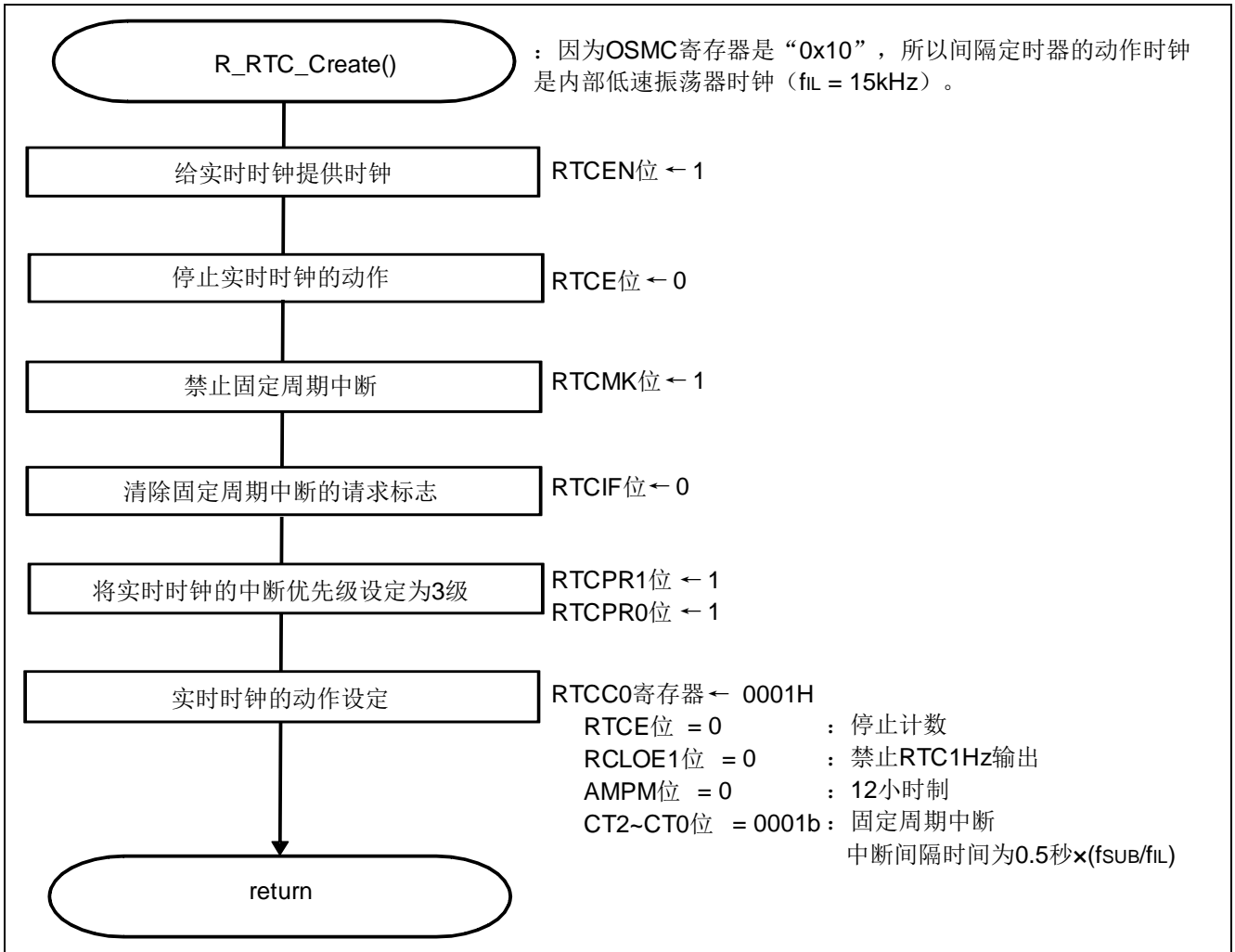


图 5.7 实时时钟的设定

5.8.7 间隔定时器的设定

间隔定时器的设定流程，请参见“图 5.8”。

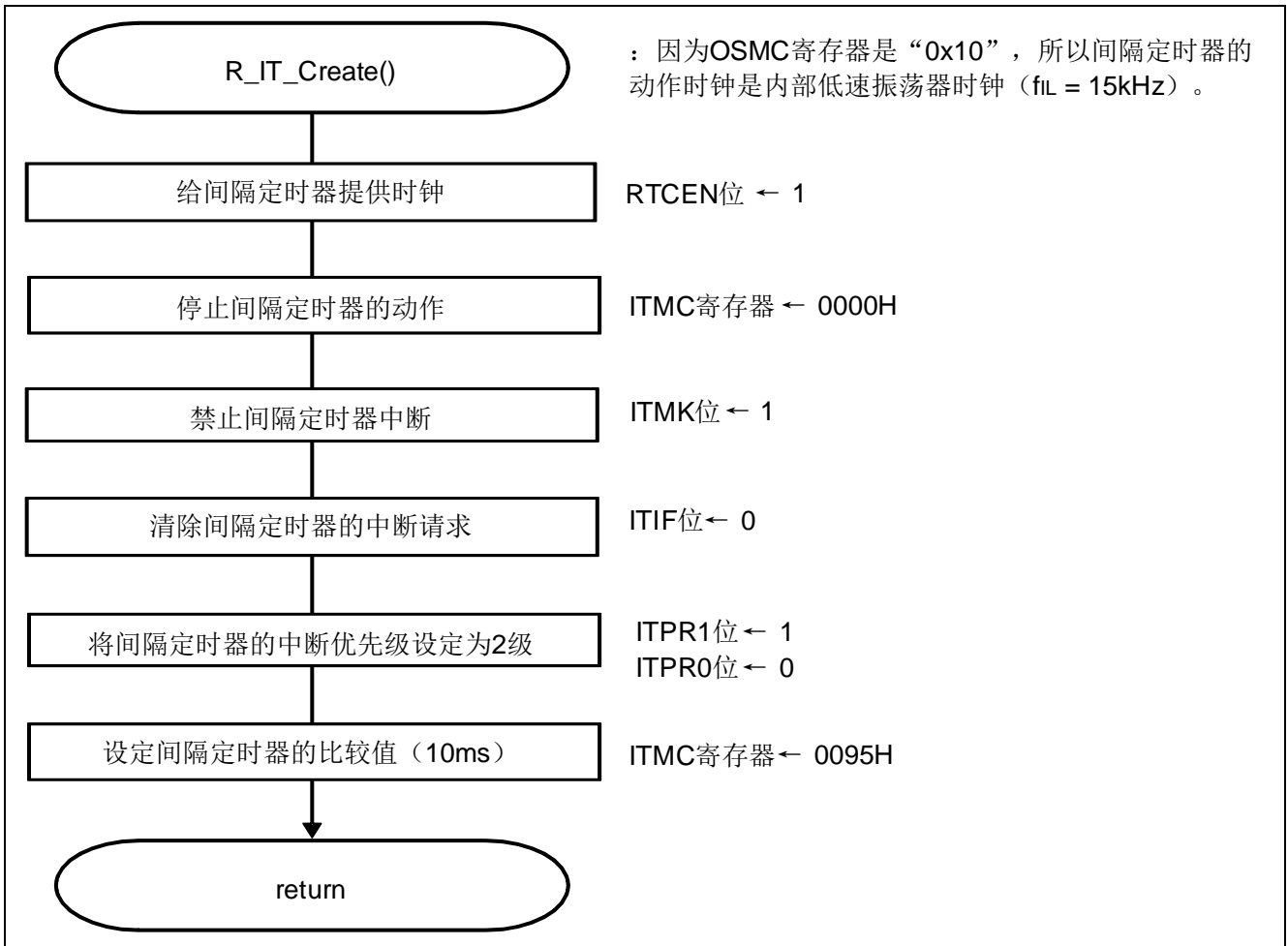


图 5.8 间隔定时器的设定

5.8.8 外部中断输入的设置

外部中断输入的设置流程，请参见“图 5.9”。

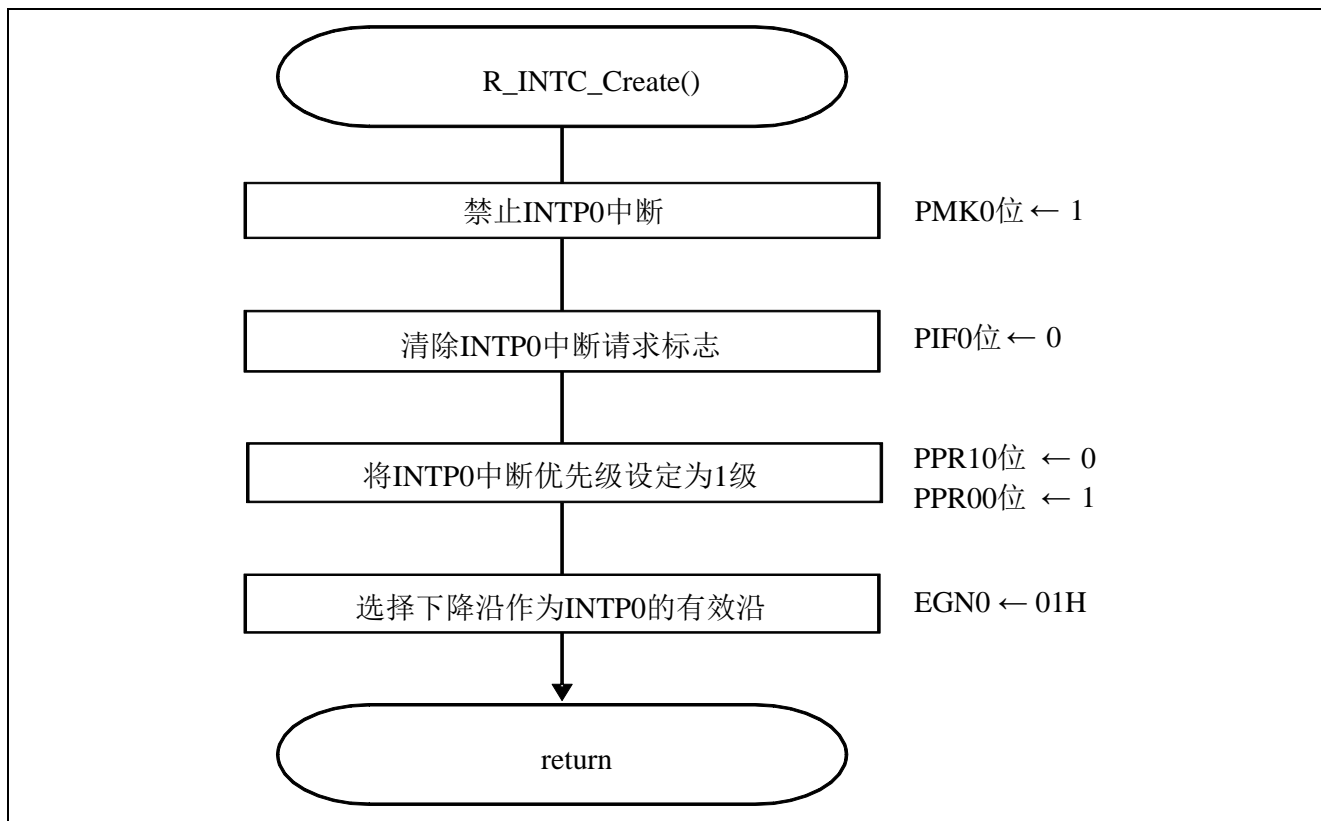


图 5.9 外部中断输入的设置

5.8.9 主处理

主处理的流程，请参见“图 5.10”。

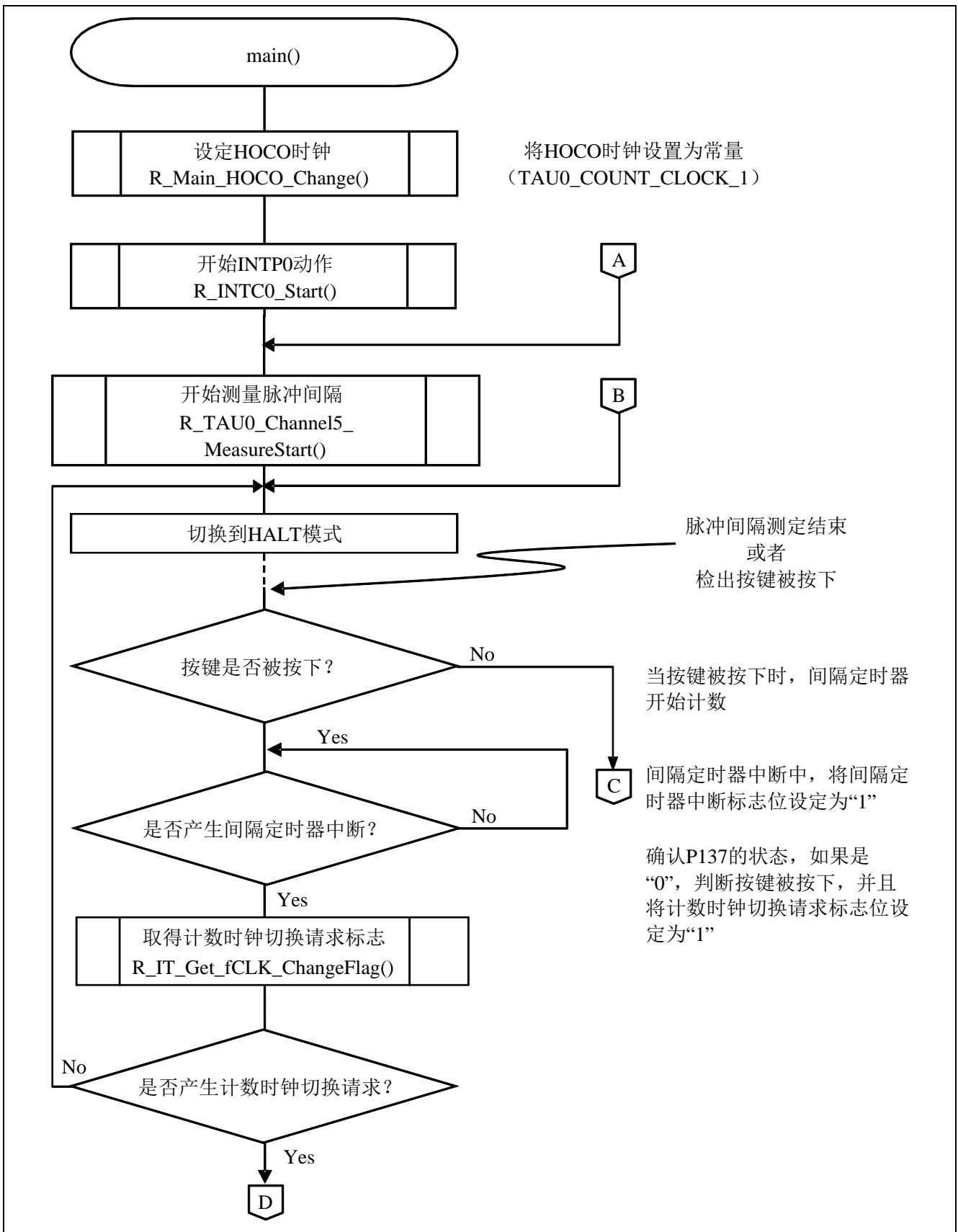


图 5.10 主处理 (1/3)

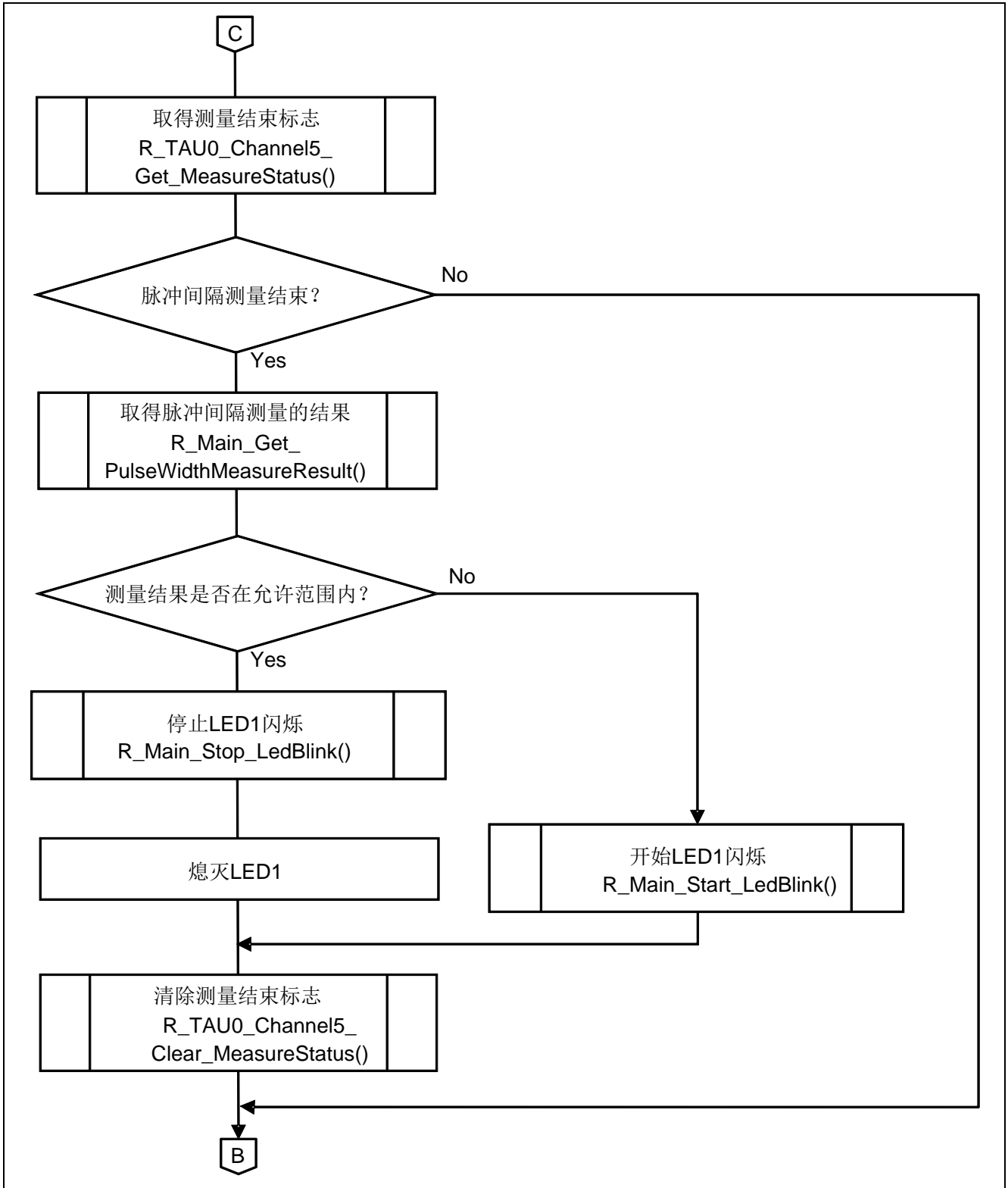


图 5.11 主处理（2/3）

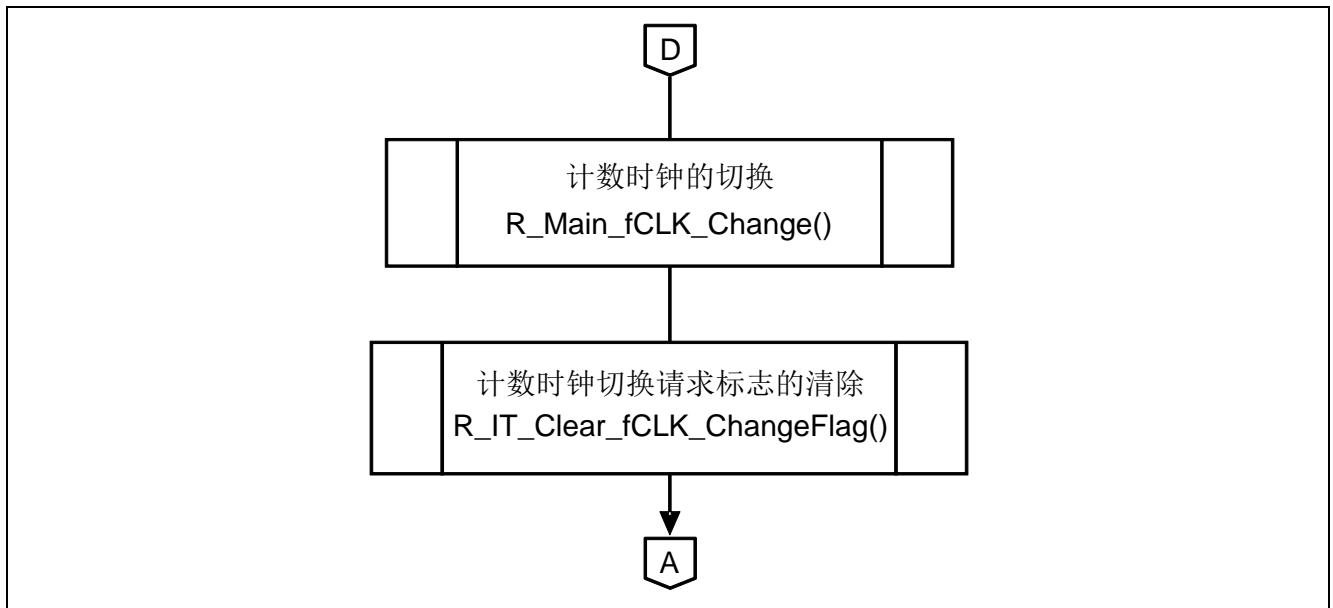


图 5.12 主处理 (3/3)

5.8.10 INTP0 外部中断开始动作开始设定

INTP0 外部中断动作开始设定的流程，请参见“图 5.13”。

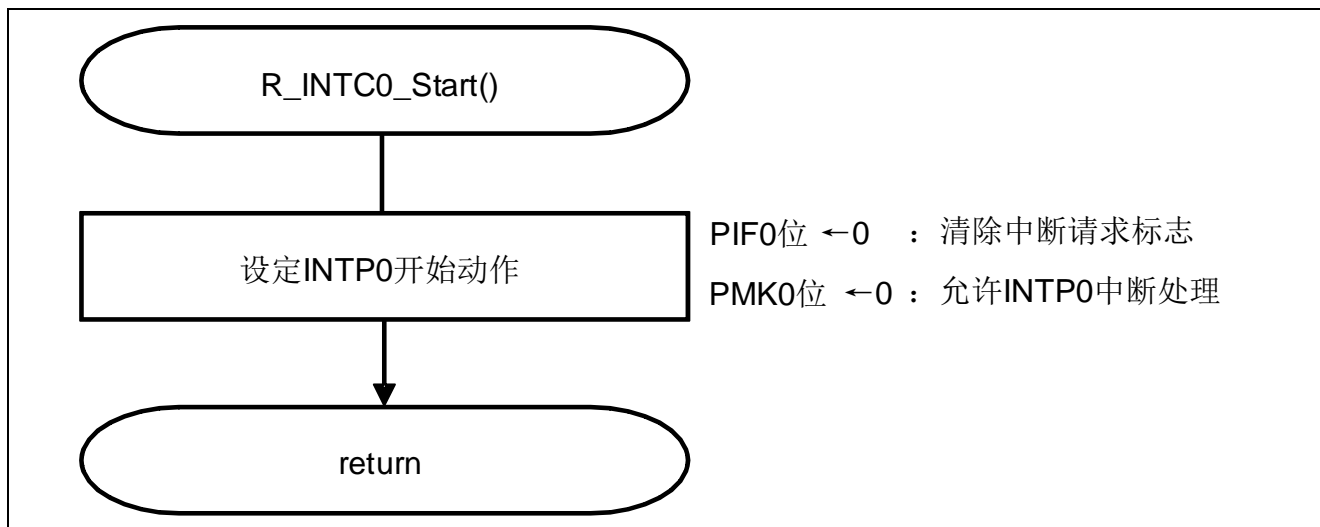


图 5.13 INTP0 外部中断动作开始设定

5.8.11 脉冲间隔测量的开始

脉冲间隔测量的开始的流程，请参见“图 5.14”。

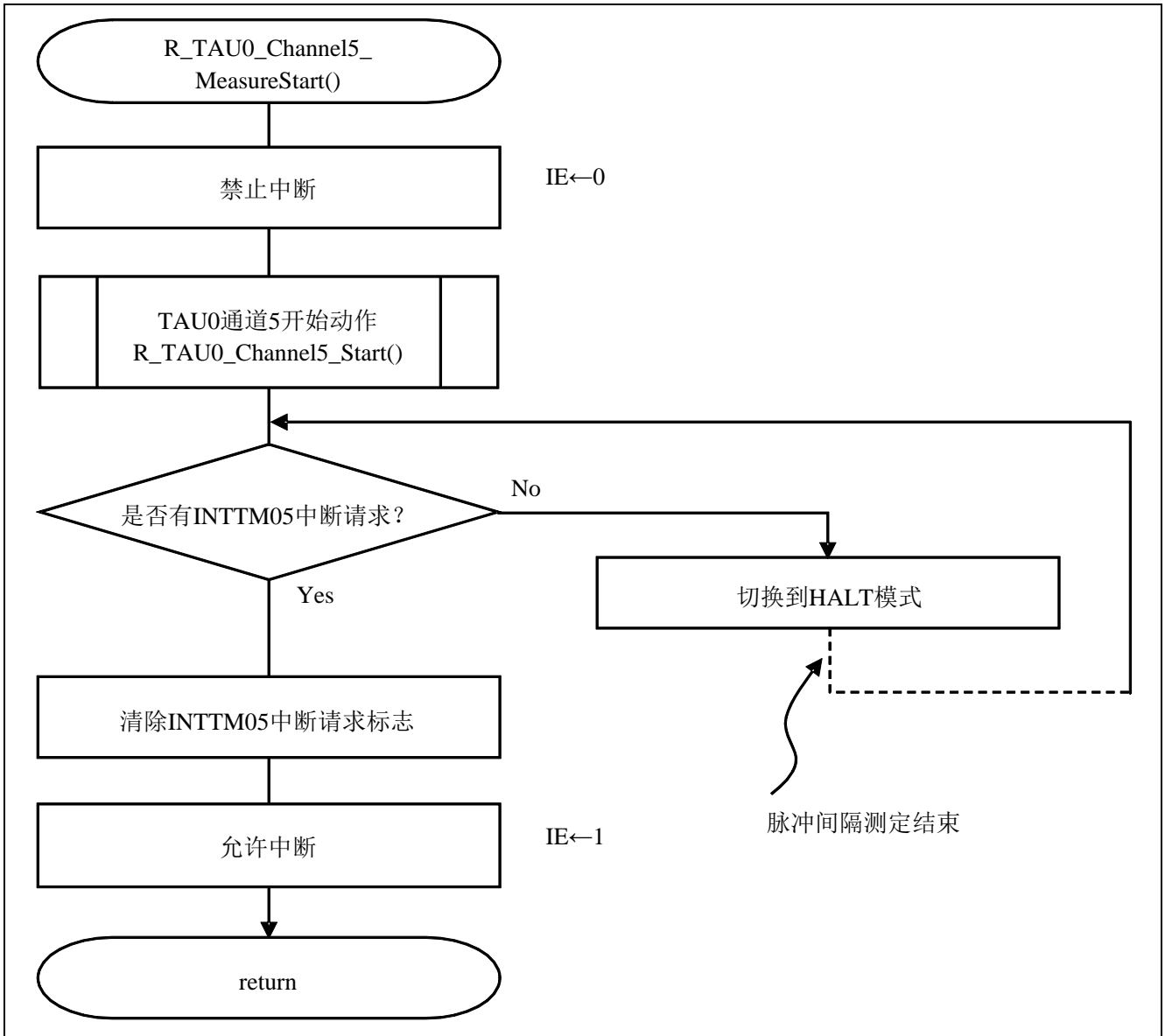


图 5.14 脉冲间隔测量的开始

5.8.12 TAU0 通道 5 的动作开始设定

TAU0 通道 5 的动作开始设定的流程图，请参见“图 5.15”。

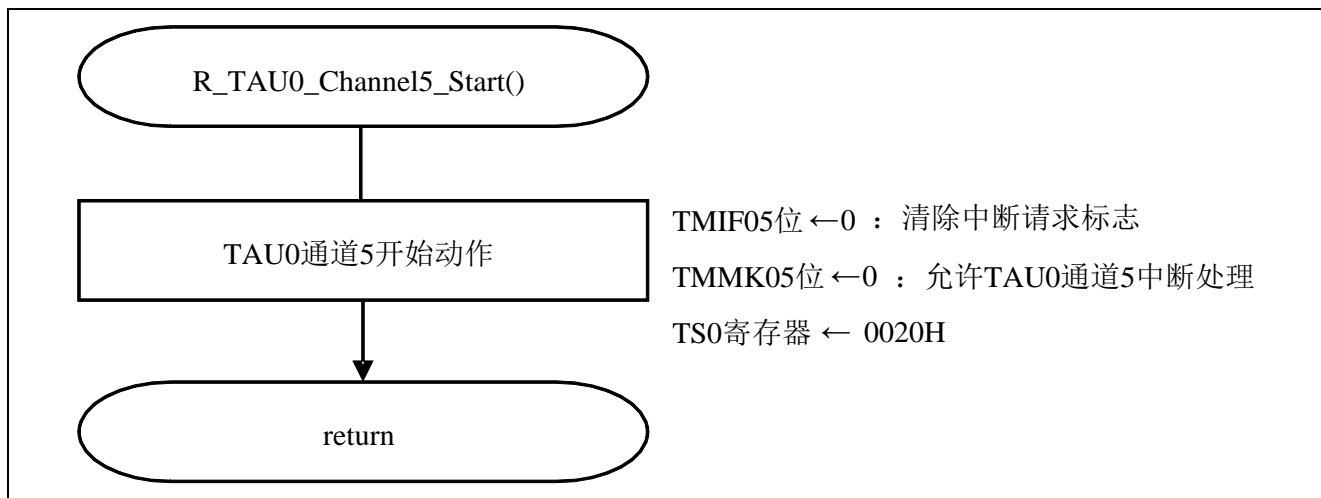


图 5.15 TAU0 通道 5 的动作开始设定

5.8.13 TAU0 通道 5 的动作停止设定

TAU0 通道的动作停止设定的流程，请参见“图 5.16”。

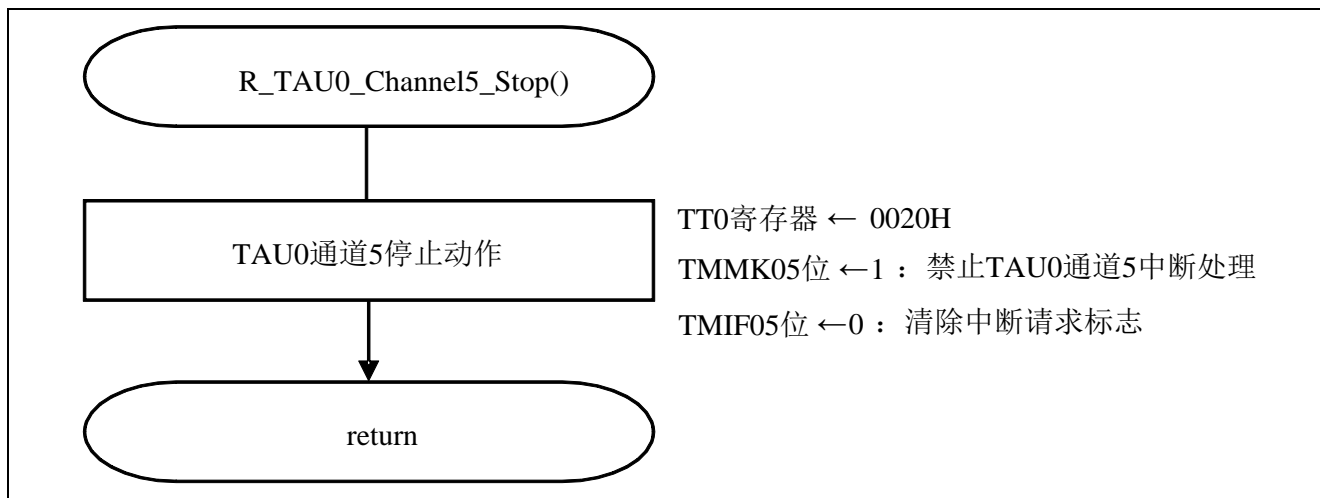


图 5.16 TAU0 通道 5 的动作停止设定

5.8.14 计数时钟切换请求标志的取得

计数时钟切换请求标志的取得流程，请参见“图 5.17”。这个函数内并没有处理，其功能只是将全局变量 g_fCLKChangeFlag 作为返回值返回。

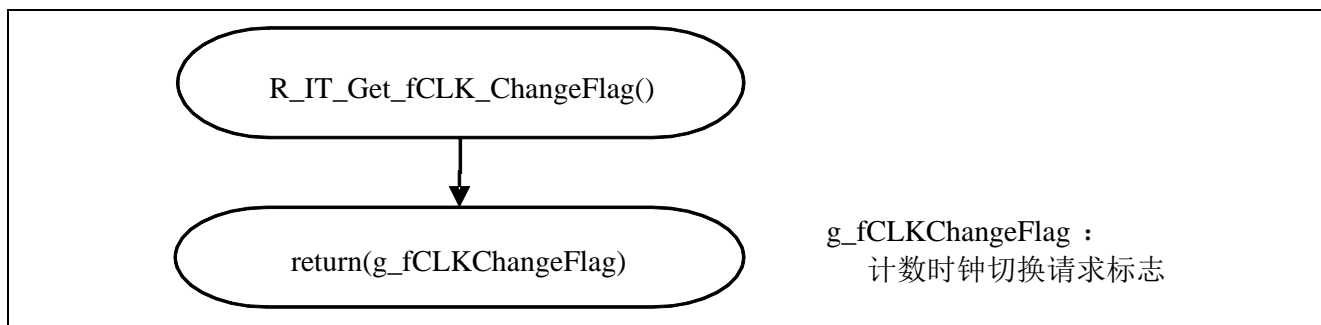


图 5.17 计数时钟切换请求标志的取得

5.8.15 脉冲间隔测量结束标志的取得

脉冲间隔测量结束标志的取得流程，请参见“图 5.18”。这个函数内并没有处理，其功能只是将全局变量 `g_MeasureEndFlag` 作为返回值返回。

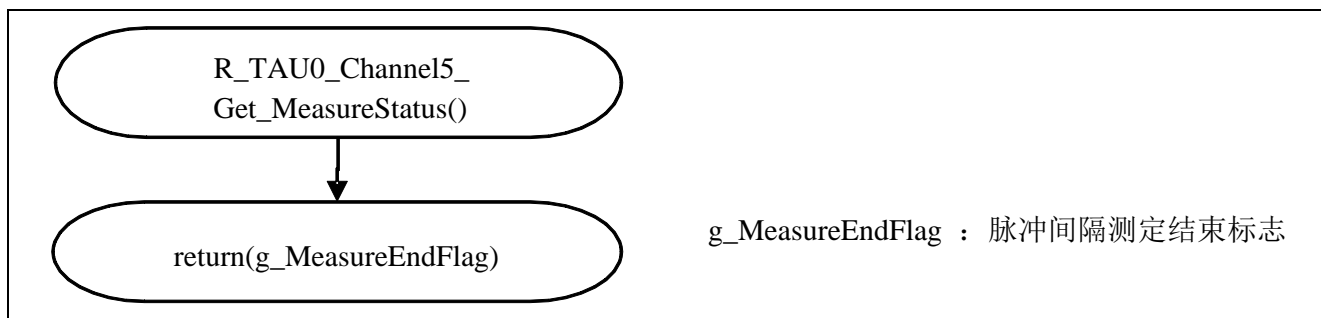


图 5.18 脉冲间隔测量结束标志的取得

5.8.16 脉冲间隔测量的结果判断

脉冲间隔测量的结果判断的流程图，请参见“图 5.19”。

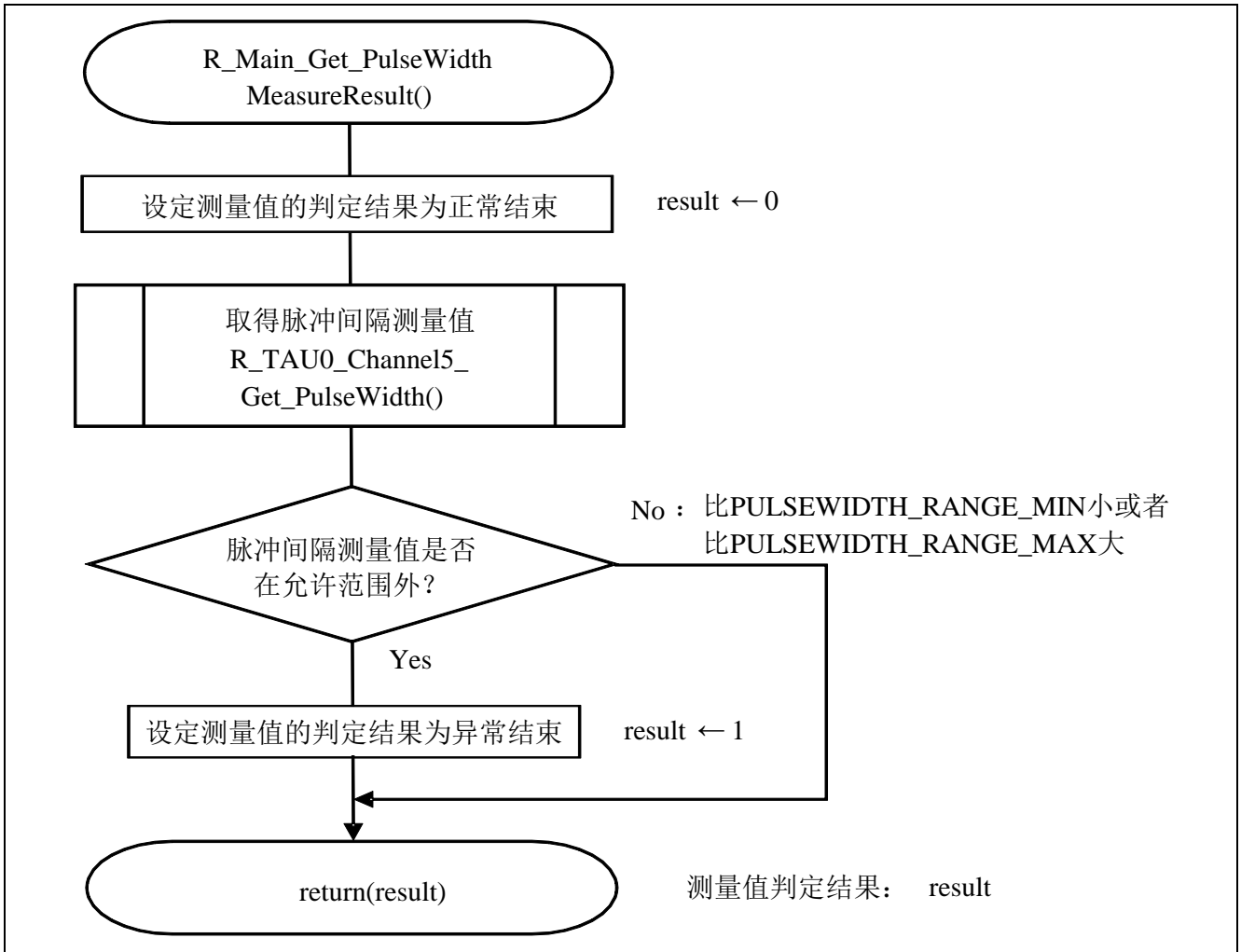


图 5.19 脉冲间隔测量的结果判断

5.8.17 脉冲间隔测量值的取得

脉冲间隔测量值的取得流程，请参见“图 5.20”。

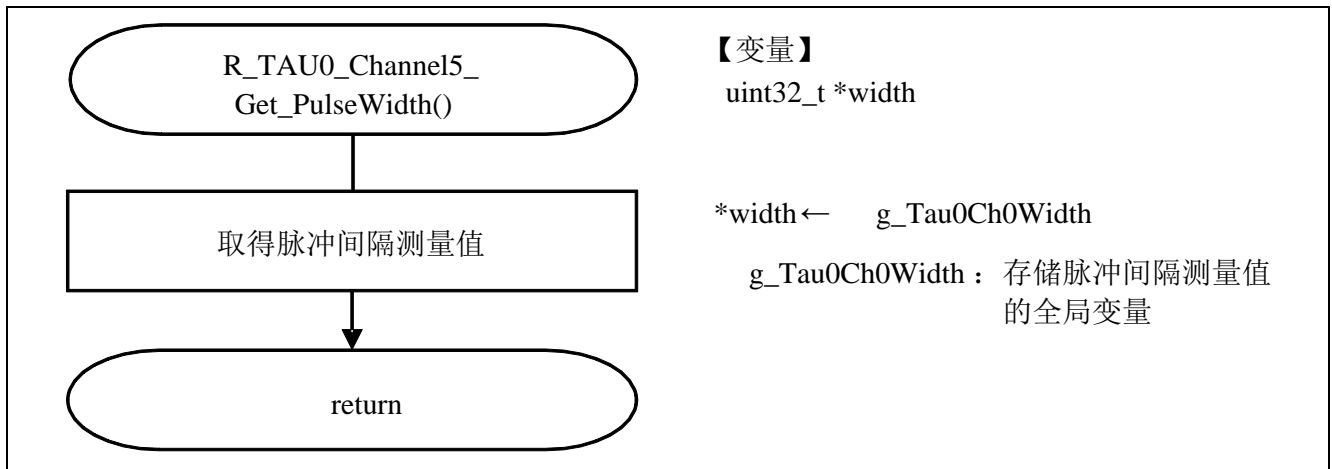


图 5.20 脉冲间隔测量值的取得

5.8.18 脉冲间隔测量结束标志的清除

脉冲间隔测量结束标志的清除流程，请参见“图 5.21”。

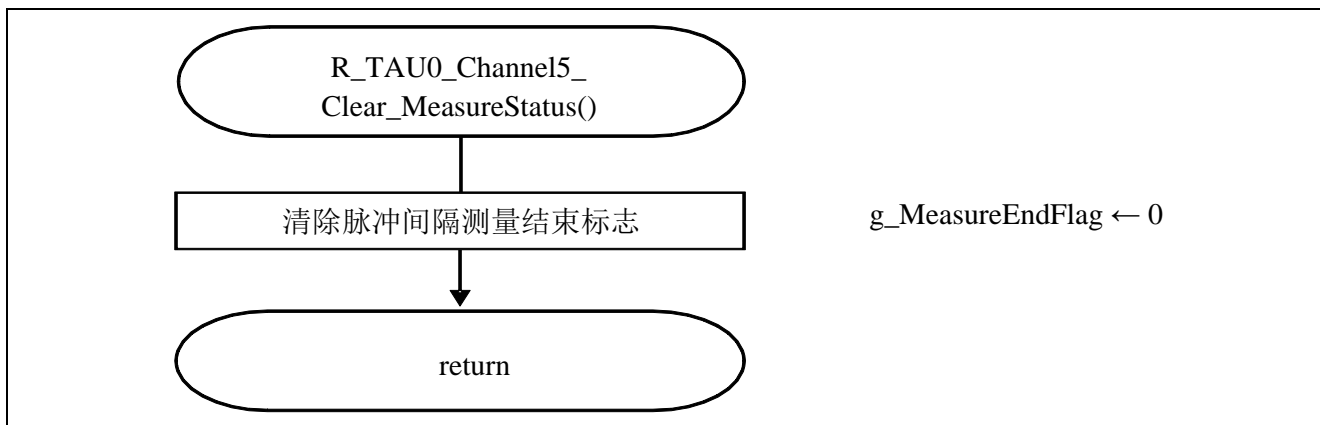


图 5.21 脉冲间隔测量结束标志的清除

5.8.19 计数时钟切换

计数时钟切换的流程，请参见“图 5.22”。

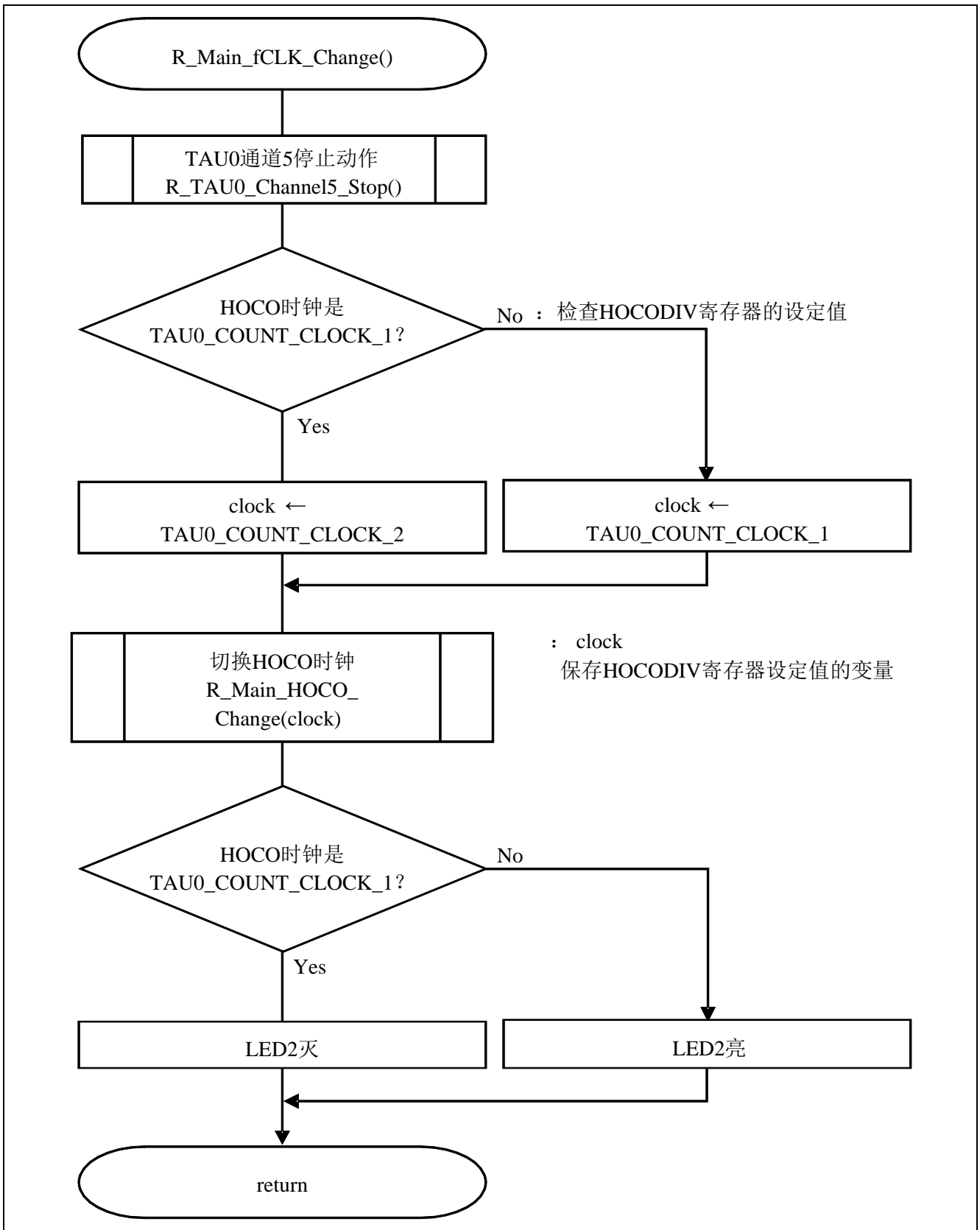


图 5.22 计数时钟切换

5.8.20 HOCO 时钟切换

HOCO 时钟切换的流程，请参见“图 5.23”。

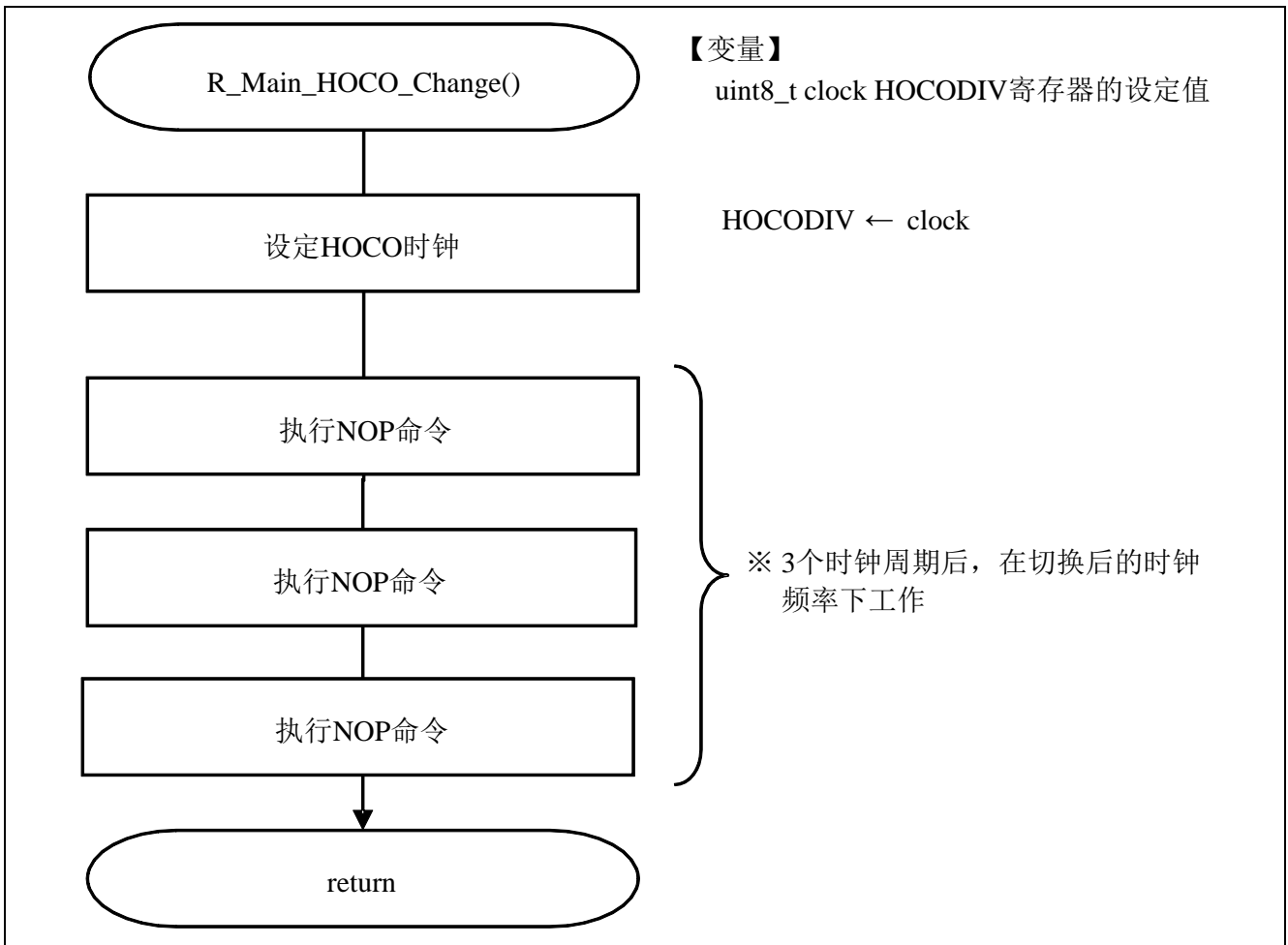


图 5.23 HOCO 时钟切换

5.8.21 LED 闪烁开始

LED 闪烁开始的流程，请参见“图 5.24”。

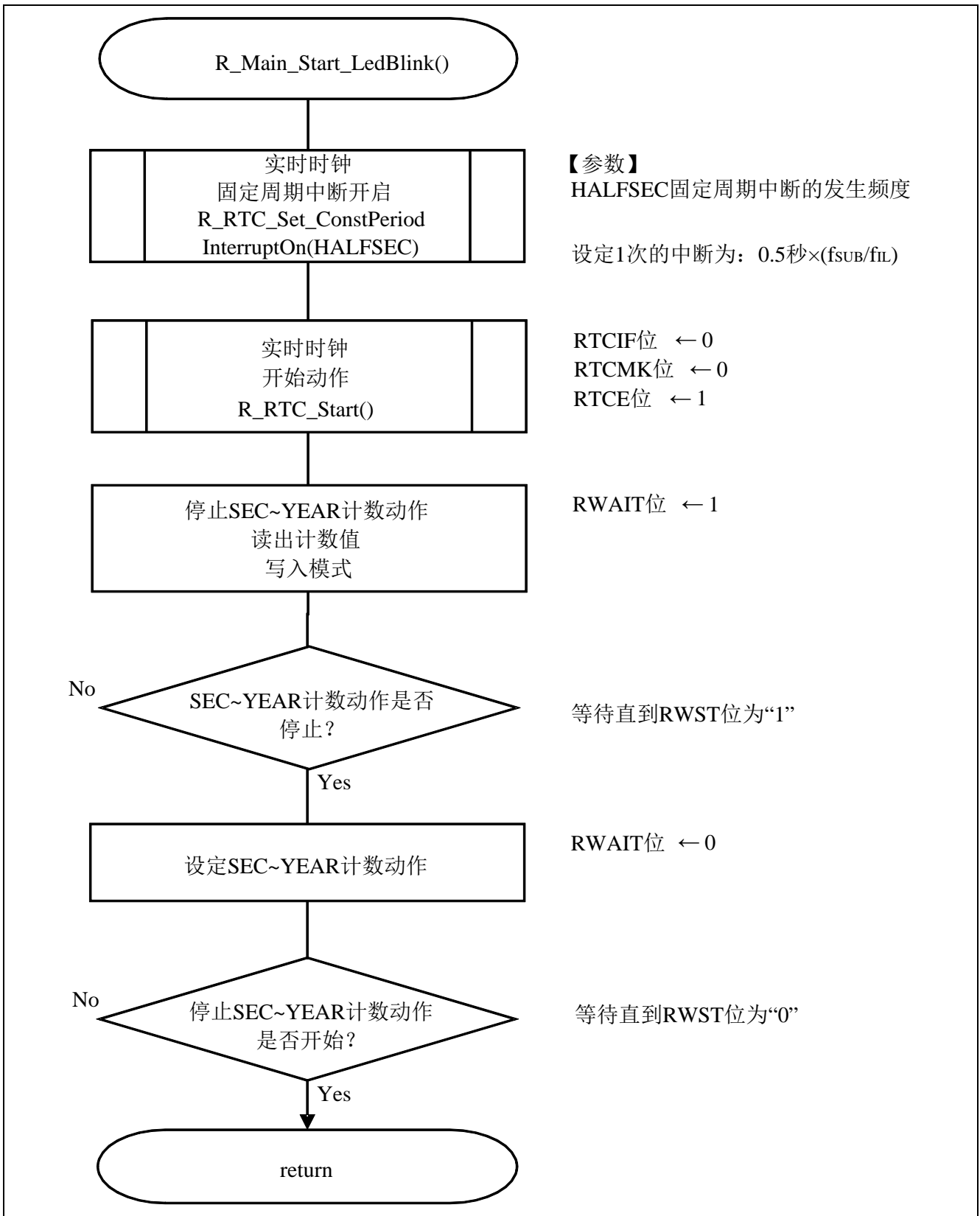


图 5.24 LED 闪烁开始

5.8.22 LED 闪烁停止

LED 闪烁停止的流程，请参见“图 5.25”。

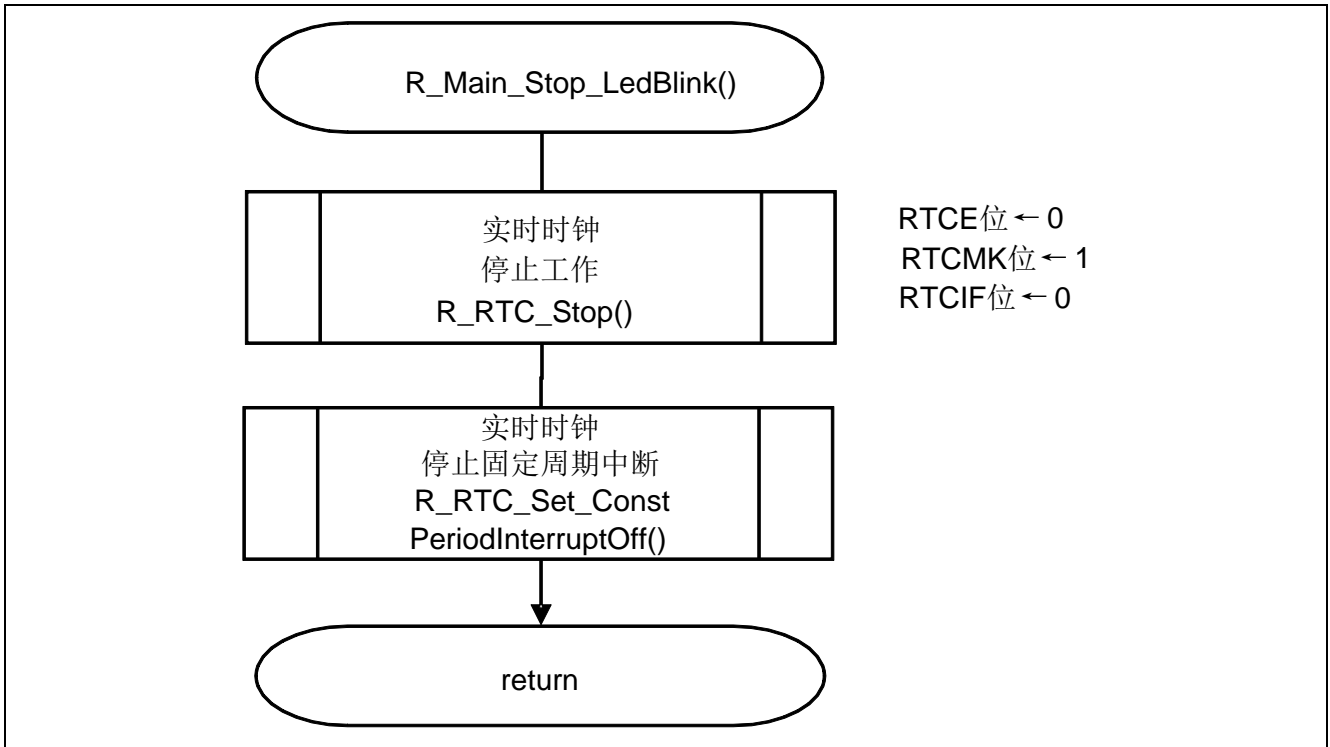


图 5.25 LED 闪烁停止

5.8.23 实时时钟动作开始

实时时钟动作开始的流程，请参见“图 5.26”。

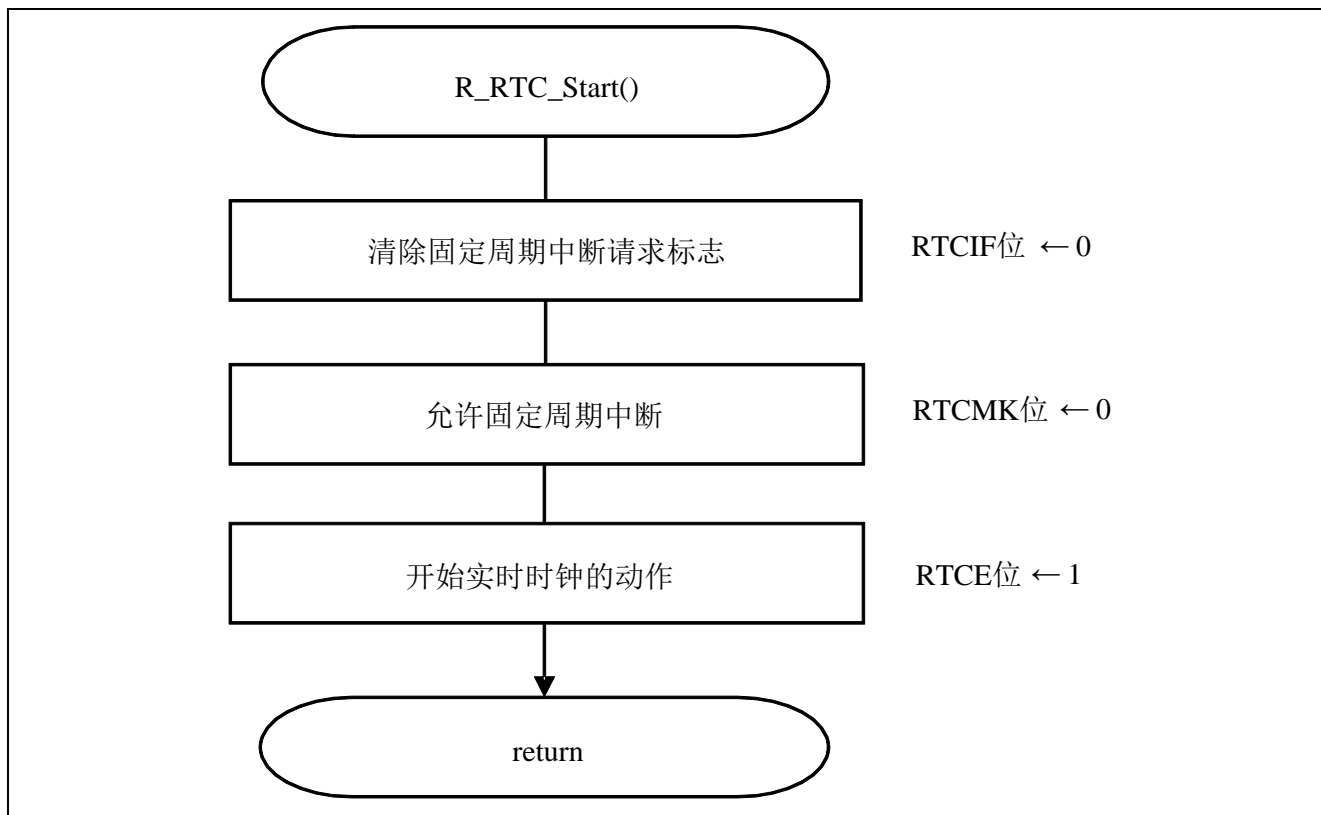


图 5.26 实时时钟动作开始

5.8.24 实时时钟动作停止

实时时钟动作停止的流程，请参见“图 5.27”。

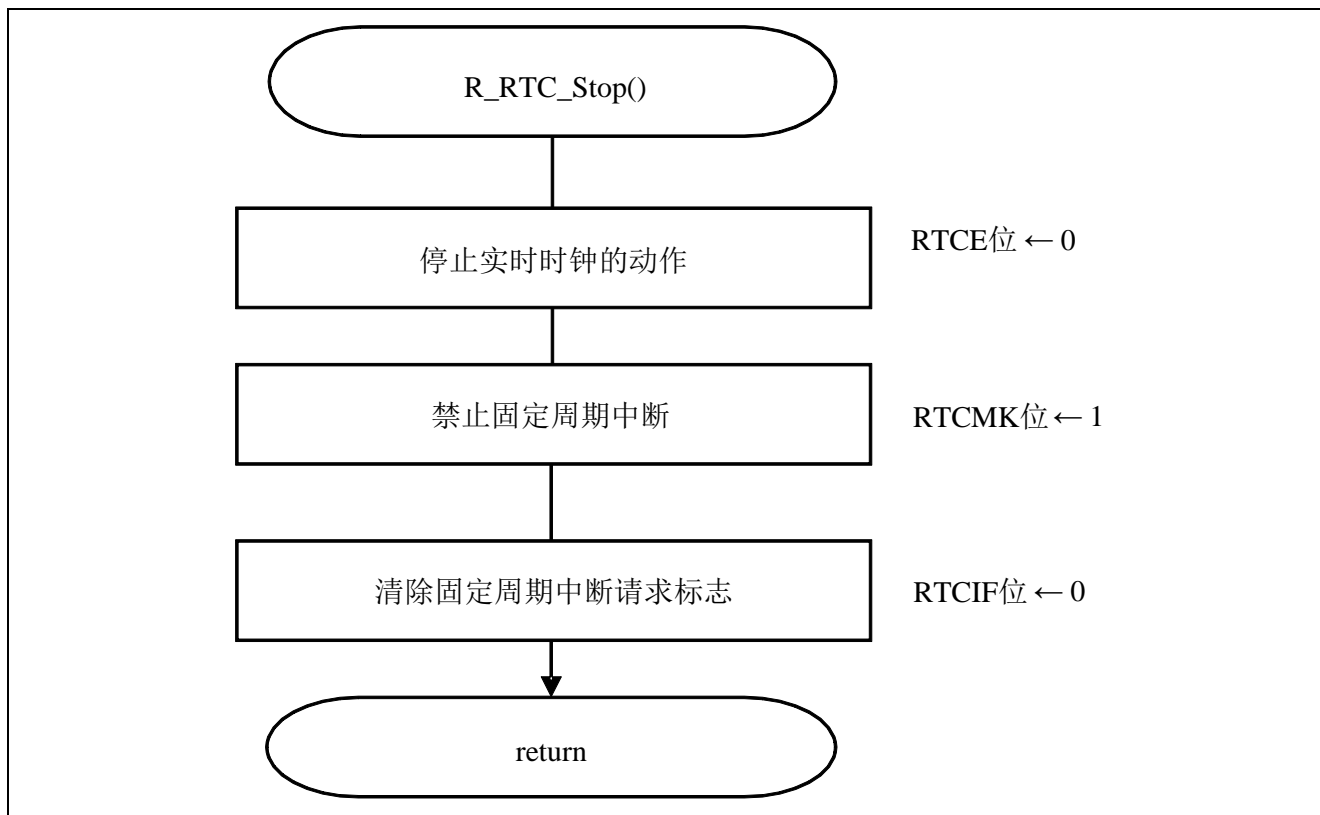


图 5.27 实时时钟动作停止

5.8.25 实时时钟固定周期中断开始

实时时钟固定周期中断开始的流程，请参见“图 5.28”。

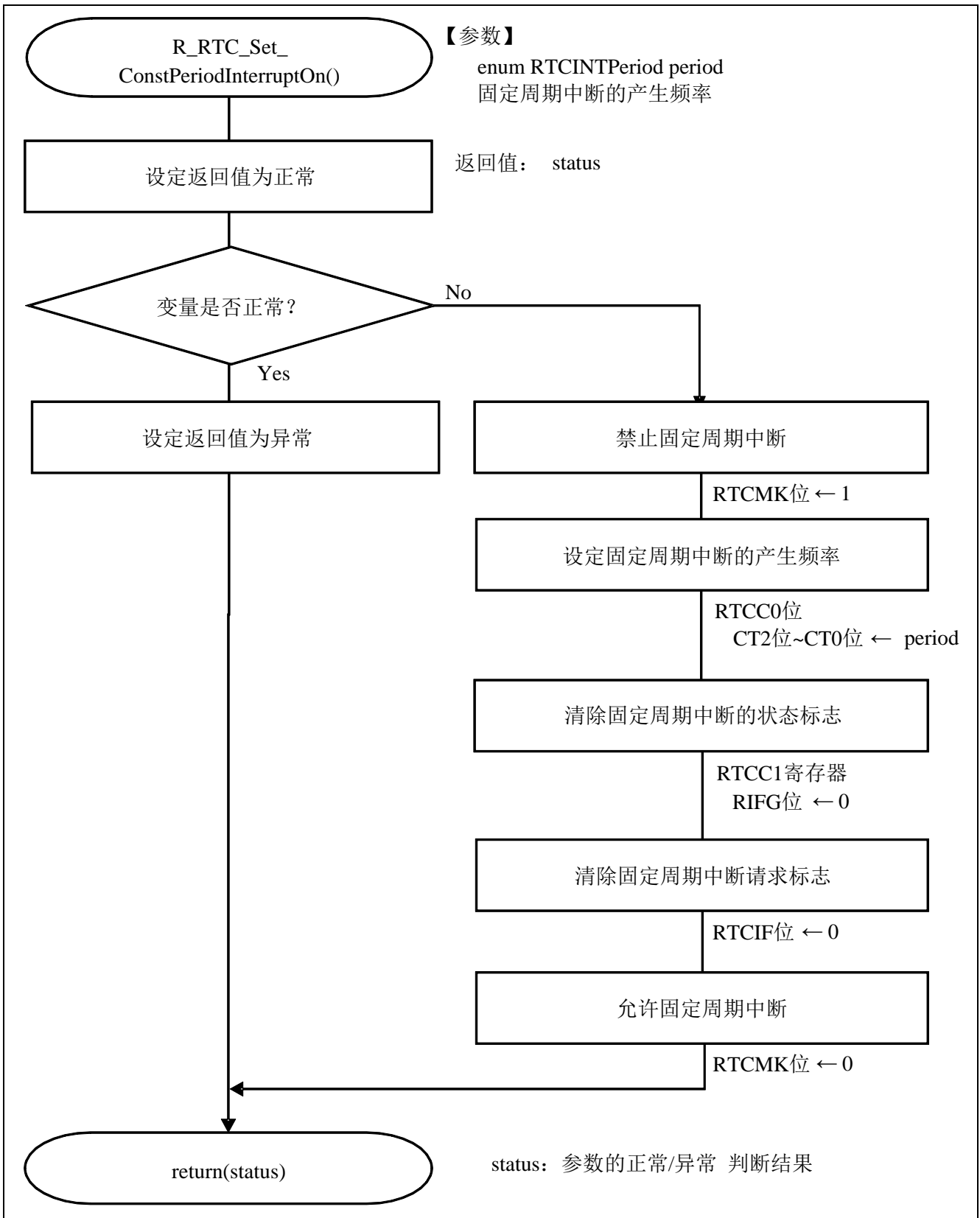


图 5.28 实时时钟固定周期中断开始

5.8.26 实时时钟固定周期中断停止

实时时钟固定周期中断停止的流程，请参见“图 5.29”。

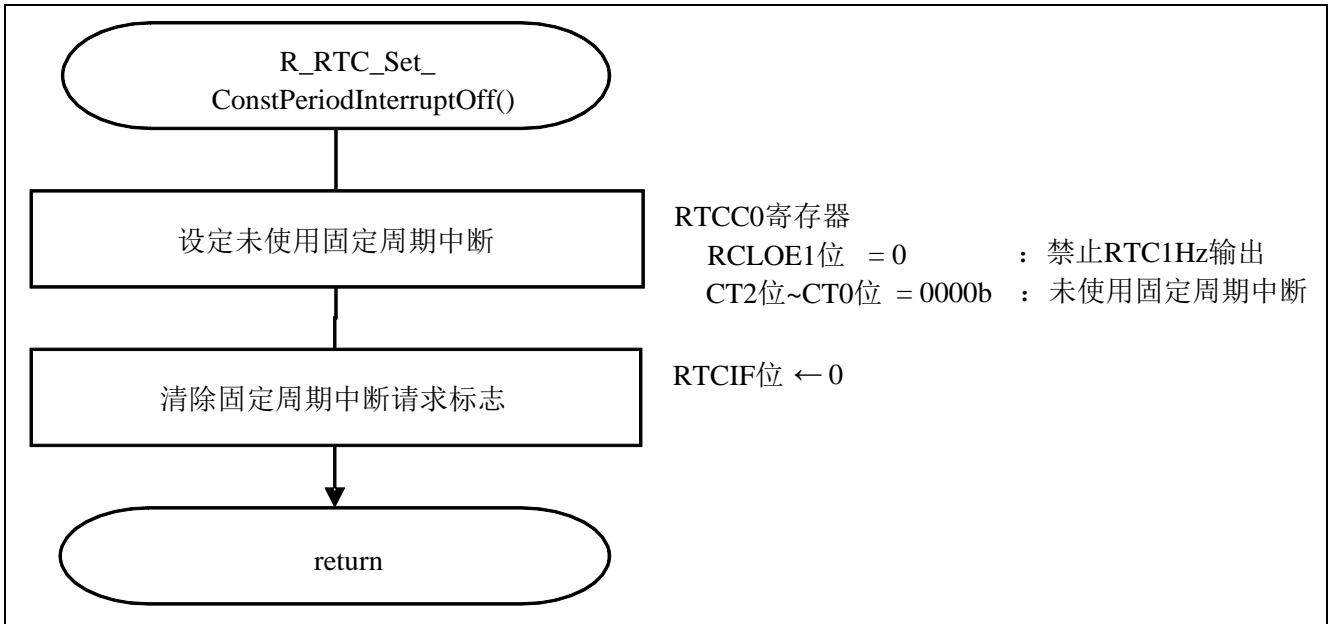


图 5.29 实时时钟固定周期中断停止

5.8.27 计数时钟切换请求标志的清除

计数时钟切换请求标志的清除流程，请参见“图 5.30”。

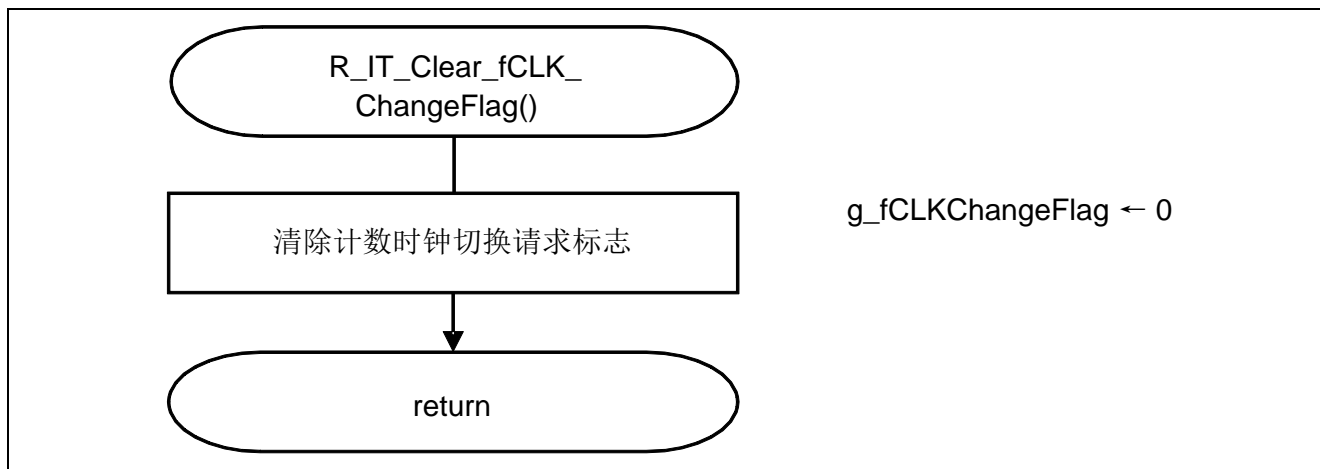


图 5.30 计数时钟切换请求标志的清除

5.8.28 间隔定时器中断

间隔定时器中断的流程，请参见“图 5.31”。

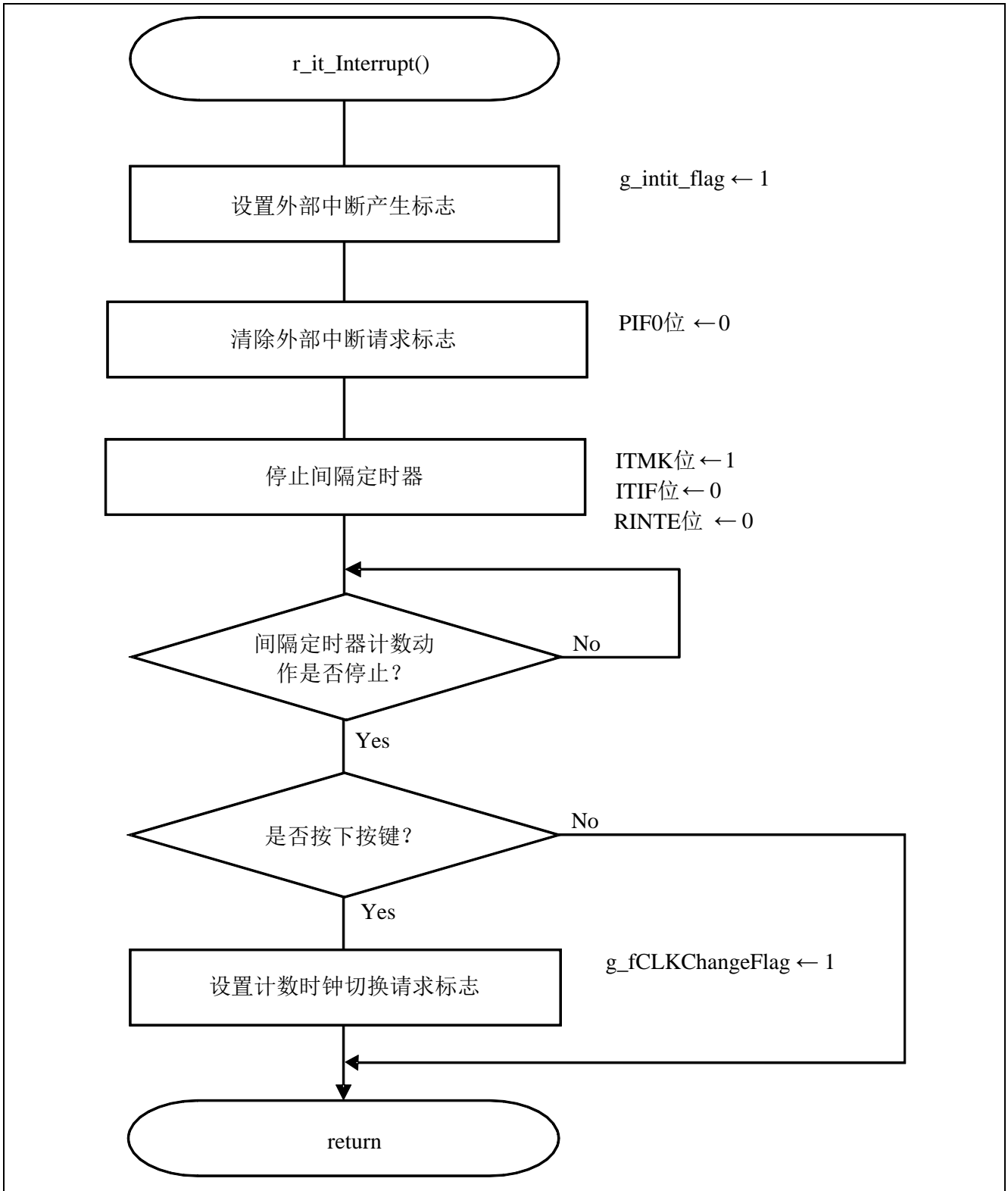


图 5.31 间隔定时器中断

5.8.29 TAU0 通道 5 捕捉结束中断

TAU0 通道 5 捕捉结束中断的流程，请参见“图 5.32”。

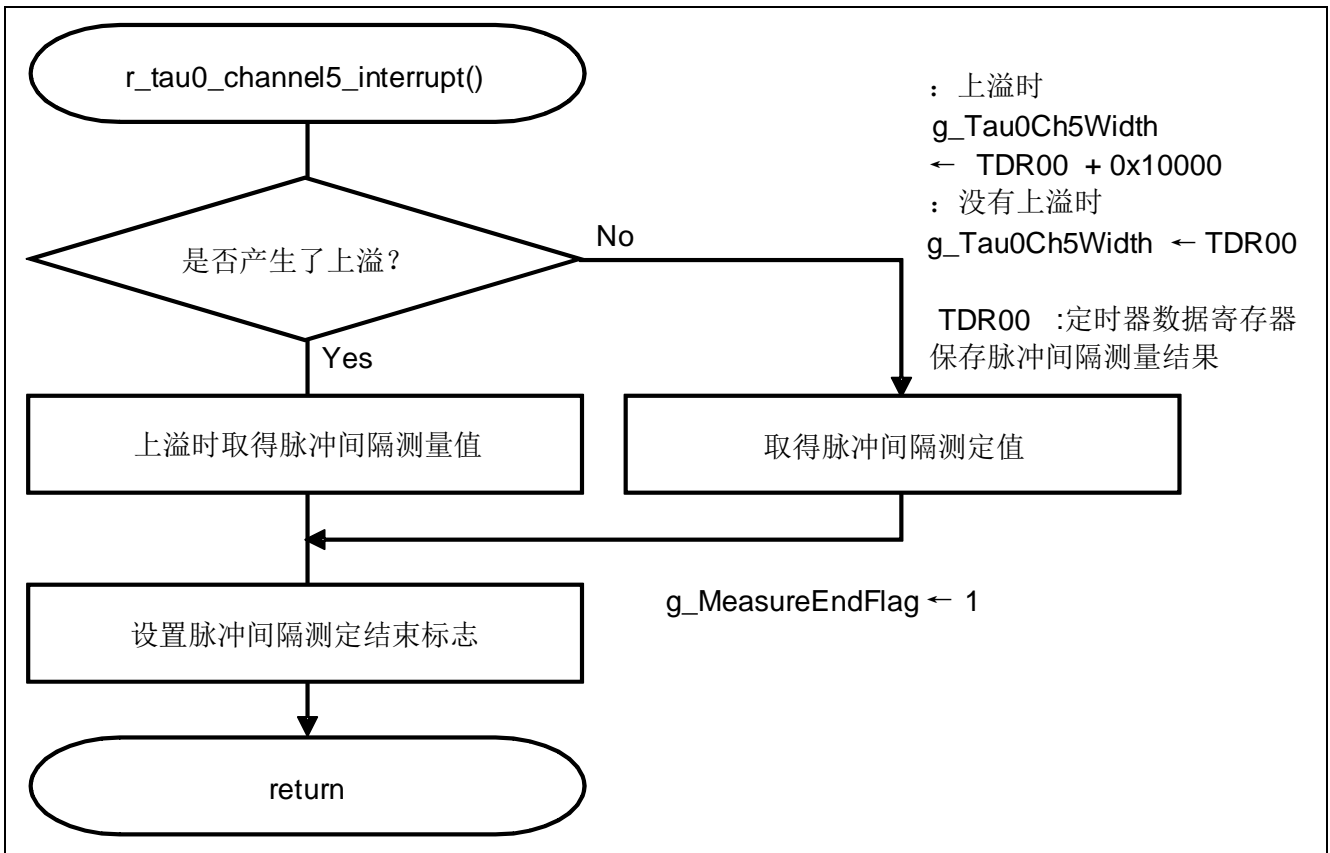


图 5.32 TAU0 通道 5 捕捉结束中断

5.8.30 INTP0 外部中断

INTP0 外部中断的流程，请参见“图 5.33”。

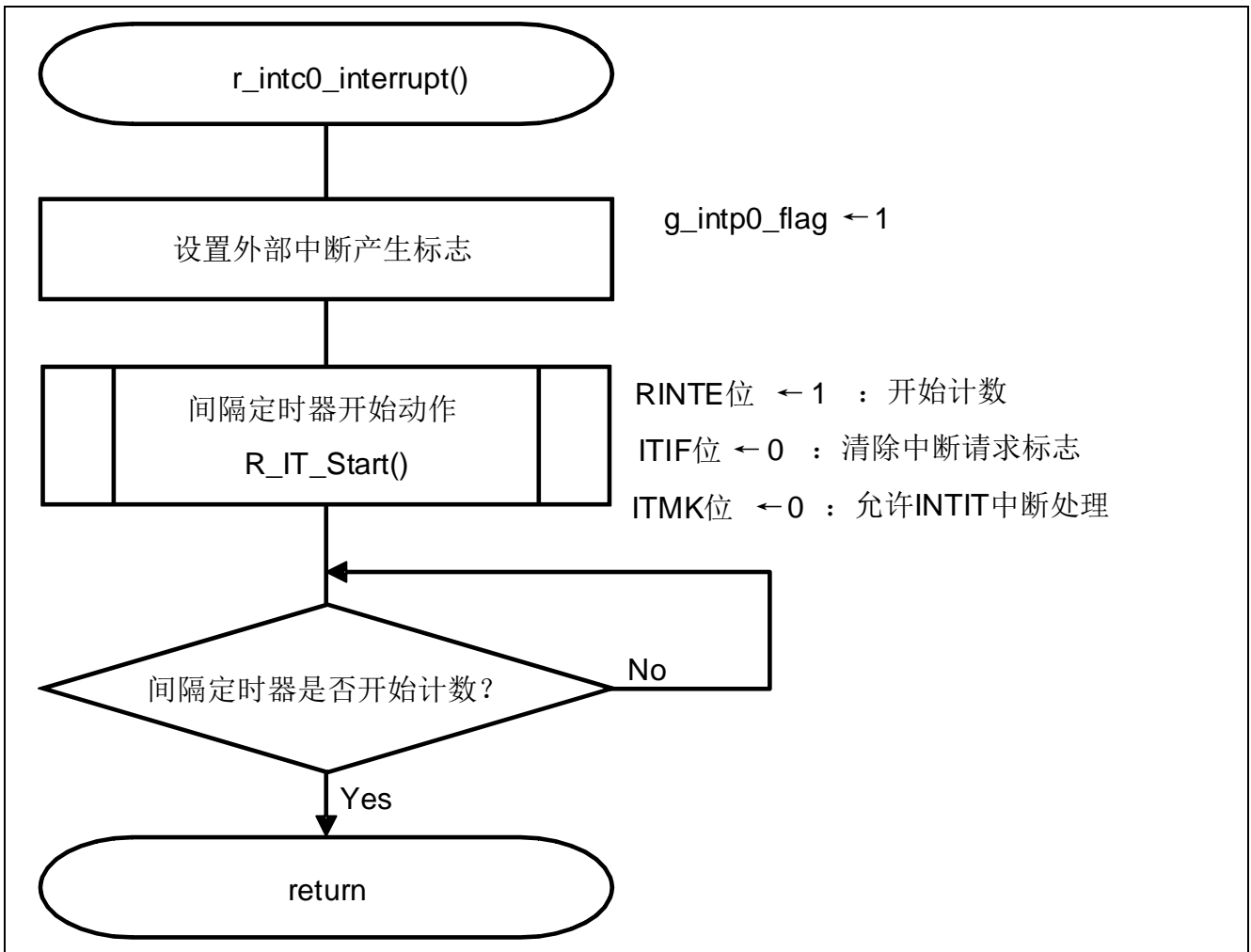


图 5.33 INTP0 外部中断

5.8.31 RTC 固定周期中断

RTC 固定周期中断的流程，请参见“图 5.34”。

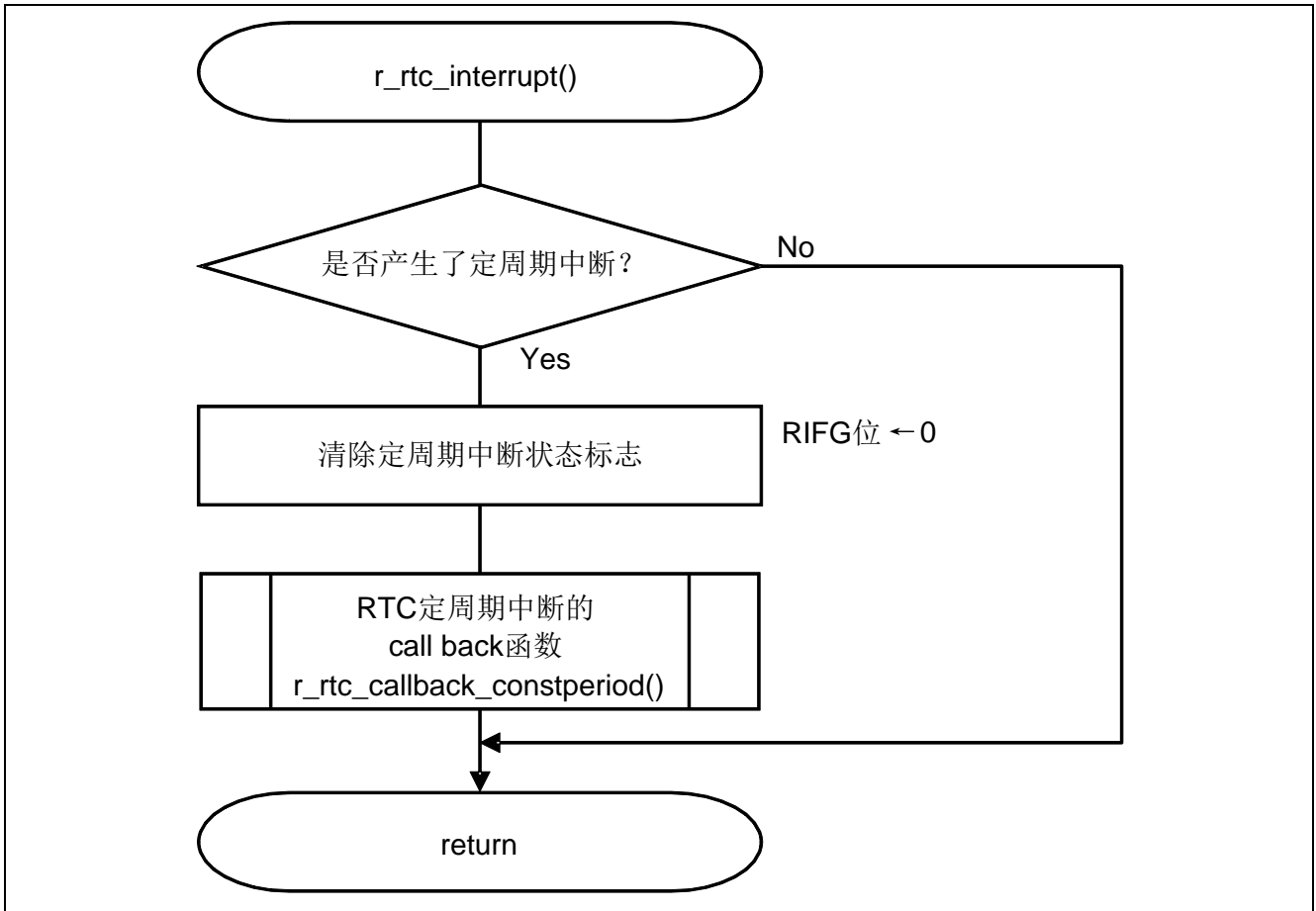


图 5.34 RTC 固定周期中断

5.8.32 RTC 固定周期中断的回调函数

RTC 固定周期中断的回调函数的流程，请参见“图 5.35”。

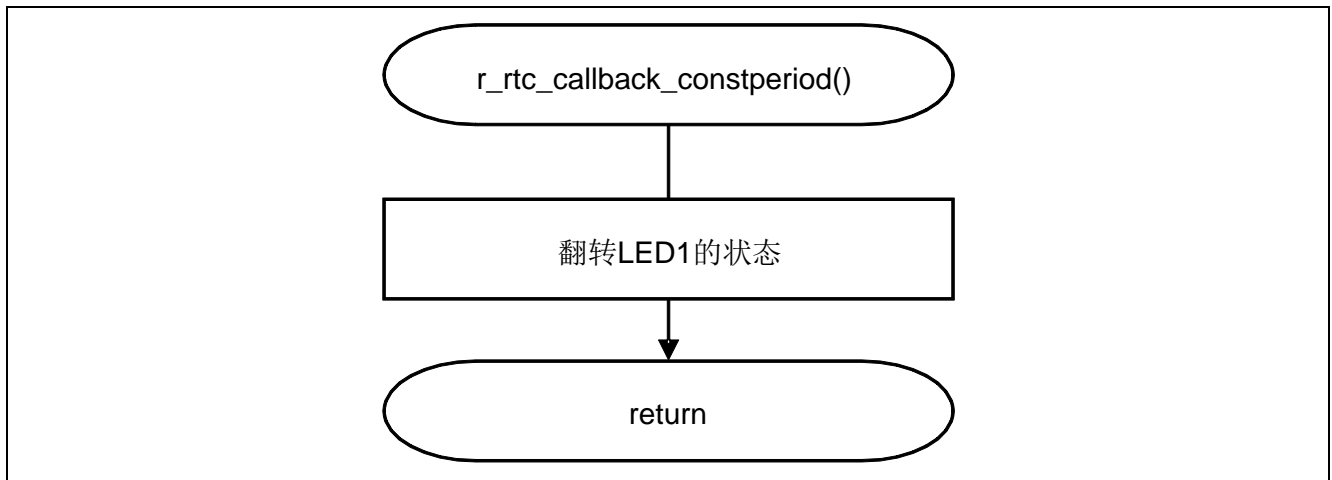


图 5.35 RTC 固定周期中断的回调函数

5.8.33 间隔定时器动作开始处理

间隔定时器动作开始处理的流程，请参见“图 5.36”。

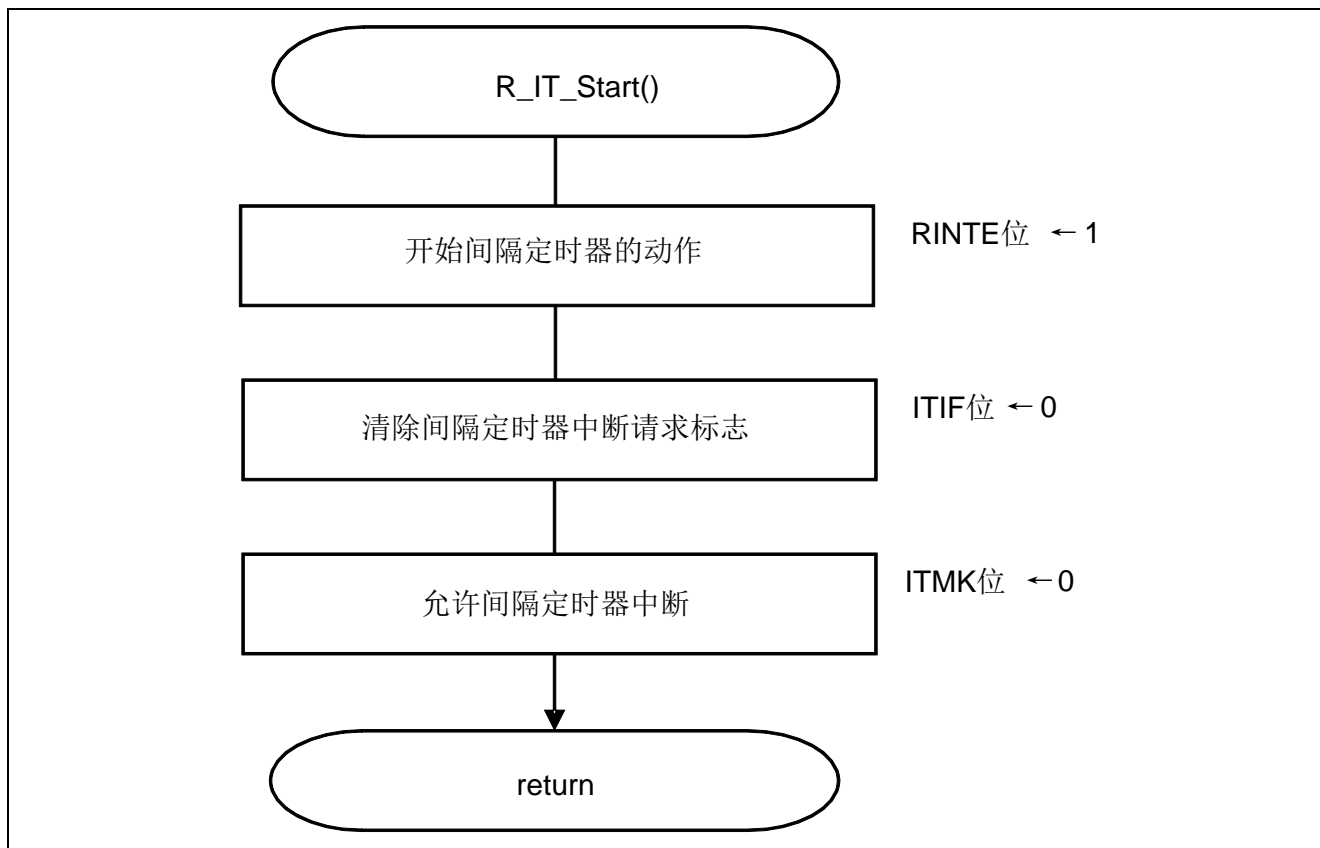


图 5.36 间隔定时器动作开始处理

5.8.34 间隔定时器动作停止处理

间隔定时器动作停止处理的流程，请参见“图 5.37”。

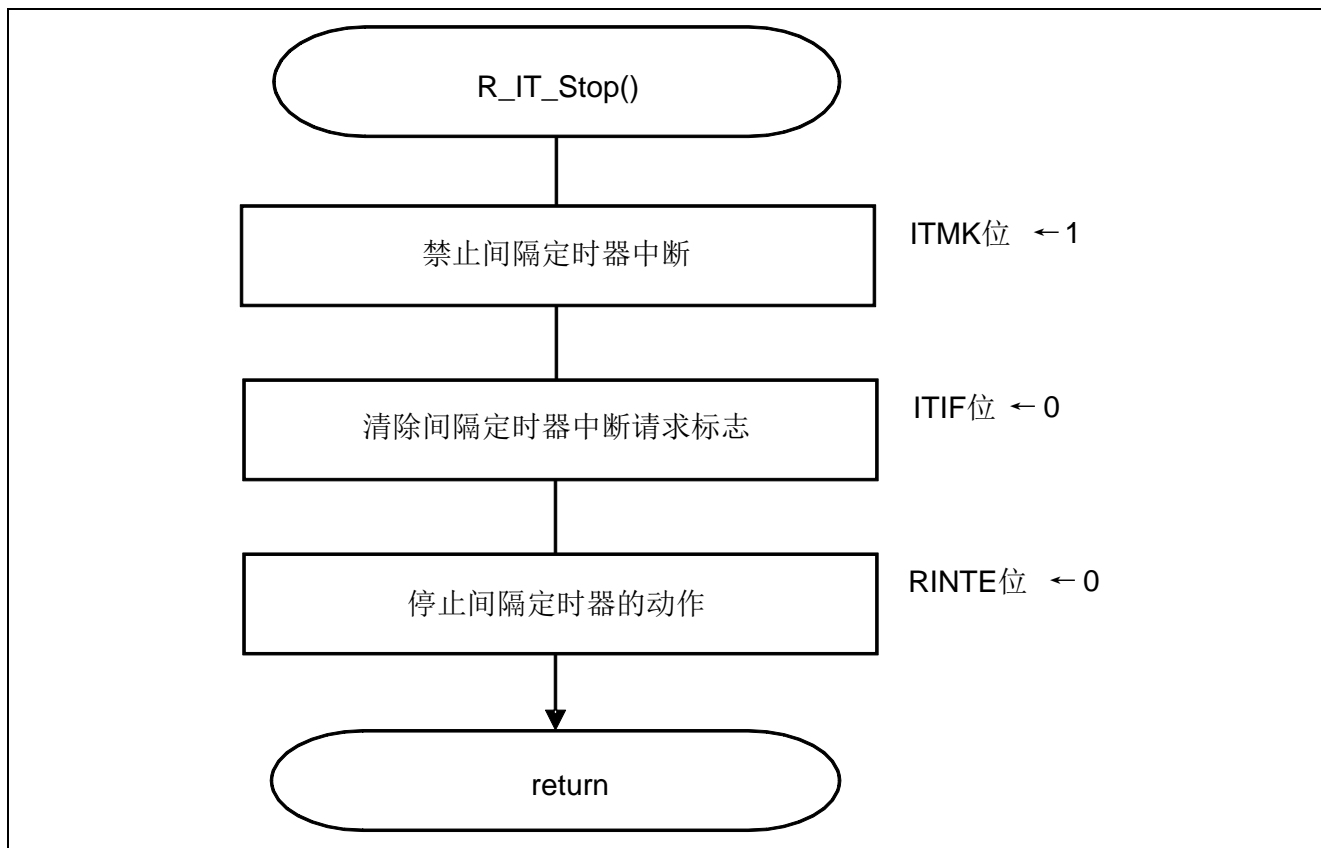


图 5.37 间隔定时器动作停止处理

5.8.35 INTP0 外部中断产生标志的取得

INTP0 外部中断产生标志的去的流程，请参见“图 5.38”。这个函数内并没有处理，其功能只是将全局变量 `g_intp0_flag` 作为返回值返回。

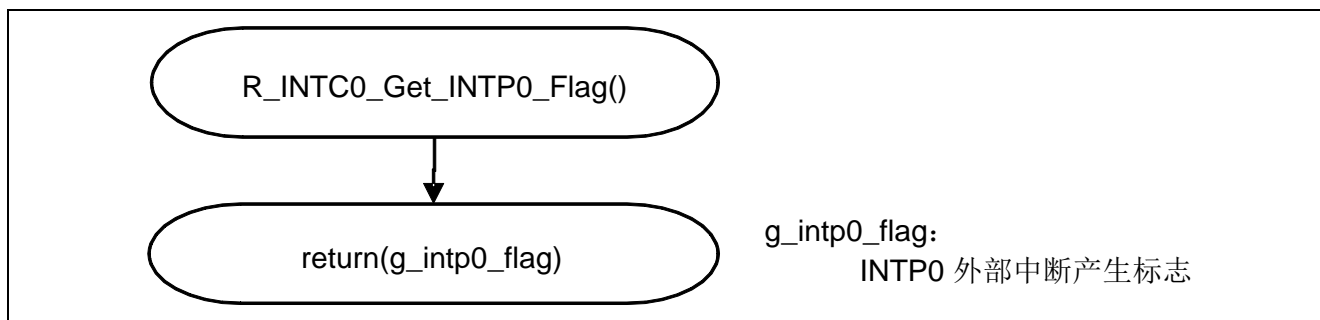


图 5.38 INTP0 外部中断产生标志的取得

5.8.36 INTP0 外部中断产生标志的清除

INTP0 外部中断产生标志的清除流程，请参见“图 5.39”。

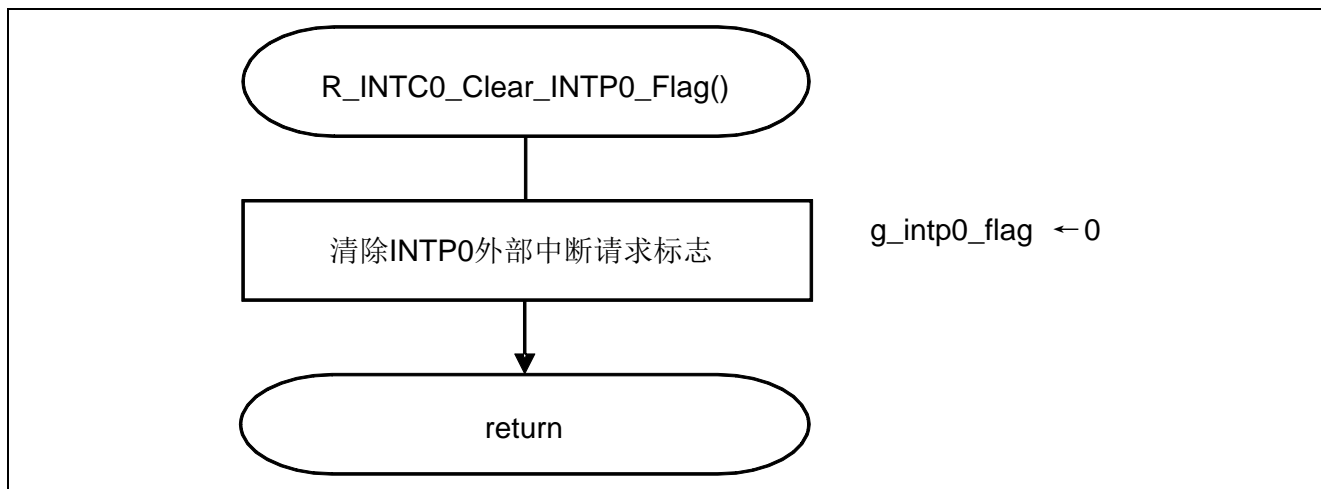


图 5.39 INTP0 外部中断产生标志的清除

5.8.37 间隔定时器中断产生标志的取得

间隔定时器中断产生标志的取得流程，请参见“图 5.40”。这个函数内并没有处理，其功能只是将全局变量 `g_intit_flag` 作为返回值返回。



图 5.40 间隔定时器中断产生标志的取得

5.8.38 间隔定时器中断产生标志的清除

间隔定时器中断产生标志的清除流程，请参见“图 5.41”。

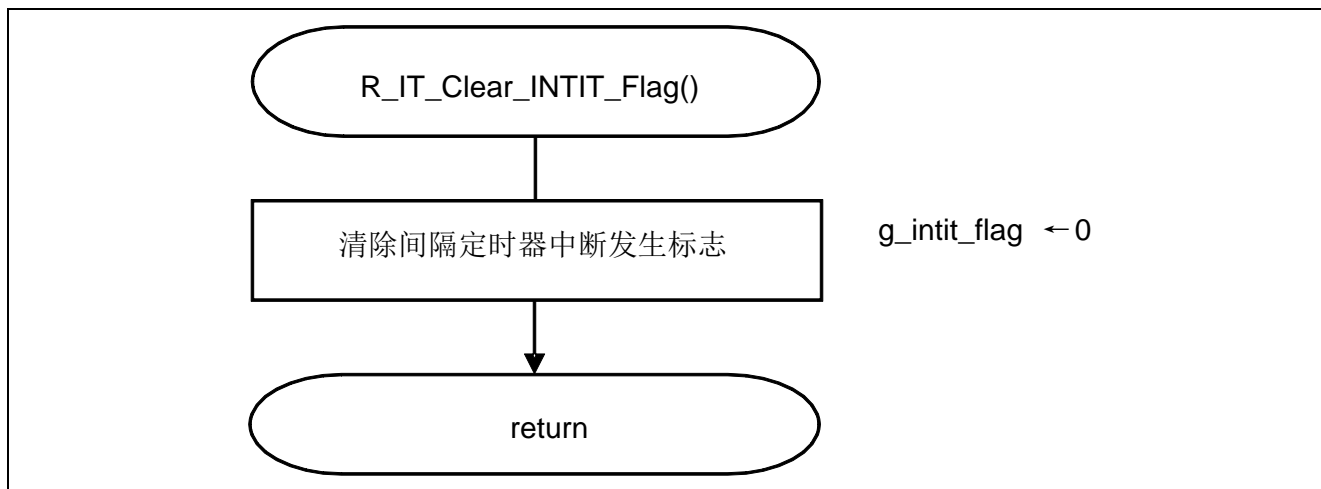


图 5.41 间隔定时器中断产生标志的清除

6. 参考例程

参考例程请从瑞萨电子网页上取得。

7. 参考文献

RL78/G13 用户手册 硬件篇（R01UH0146CJ0200 Rev.2.00）

RL78 family User's Manual: Software（R01US0015EJ0200 Rev.2.00）

（最新版本请从瑞萨电子网页上取得）

技术信息/技术更新

（最新信息请从瑞萨电子网页上取得）

公司主页和咨询窗口

瑞萨电子主页

- <http://cn.renesas.com/>

咨询

- <http://www.renesas.com/inquiry>
- contact.china@renesas.com

修订记录

Rev.	发行日	修订内容	
		页	要点
1.00	2013.09	—	初版发行
1.01	2015.03	31	“SPS0” 修改为 “TPS0”，“CK01” 修改为 “TAU0”
		34	删除 MASTER00 位，修改为 TMR05 寄存器中的位

所有商标及注册商标均归其各自拥有者所有。

产品使用时的注意事项

本文对适用于单片机所有产品的“使用时的注意事项”进行说明。有关个别的使用时的注意事项请参照正文。此外，如果在记载上有与本手册的正文有差异之处，请以正文为准。

1. 未使用的引脚的处理

【注意】将未使用的引脚按照正文的“未使用引脚的处理”进行处理。

CMOS产品的输入引脚的阻抗一般为高阻抗。如果在开路的状态下运行未使用的引脚，由于感应现象，外加LSI周围的噪声，在LSI内部产生穿透电流，有可能被误认为是输入信号而引起误动作。未使用的引脚，请按照正文的“未使用引脚的处理”中的指示进行处理。

2. 通电时的处理

【注意】通电时产品处于不定状态。

通电时，LSI内部电路处于不确定状态，寄存器的设定和各引脚的状态不定。通过外部复位引脚对产品进行复位时，从通电到复位有效之前的期间，不能保证引脚的状态。

同样，使用内部上电复位功能对产品进行复位时，从通电到达到复位产生的一定电压的期间，不能保证引脚的状态。

3. 禁止存取保留地址（保留区）

【注意】禁止存取保留地址（保留区）

在地址区域中，有被分配将来用作功能扩展的保留地址（保留区）。因为无法保证存取这些地址时的运行，所以不能对保留地址（保留区）进行存取。

4. 关于时钟

【注意】复位时，请在时钟稳定后解除复位。

在程序运行中切换时钟时，请在要切换成的时钟稳定之后进行。复位时，在通过使用外部振荡器（或者外部振荡电路）的时钟开始运行的系统中，必须在时钟充分稳定后解除复位。另外，在程序运行中，切换成使用外部振荡器（或者外部振荡电路）的时钟时，在要切换成的时钟充分稳定后再进行切换。

5. 关于产品间的差异

【注意】在变更不同型号的产品时，请对每一个产品型号进行系统评价测试。

即使是同一个群的单片机，如果产品型号不同，由于内部ROM、版本模式等不同，在电特性范围内有时特性值、动作容限、噪声耐量、噪声辐射量等不同。因此，在变更不认同型号的产品时，请对每一个型号的产品进行系统评价测试。

Notice

1. Descriptions of circuits, software and other related information in this document are provided only to illustrate the operation of semiconductor products and application examples. You are fully responsible for the incorporation of these circuits, software, and information in the design of your equipment. Renesas Electronics assumes no responsibility for any losses incurred by you or third parties arising from the use of these circuits, software, or information.
2. Renesas Electronics has used reasonable care in preparing the information included in this document, but Renesas Electronics does not warrant that such information is error free. Renesas Electronics assumes no liability whatsoever for any damages incurred by you resulting from errors in or omissions from the information included herein.
3. Renesas Electronics does not assume any liability for infringement of patents, copyrights, or other intellectual property rights of third parties by or arising from the use of Renesas Electronics products or technical information described in this document. No license, express, implied or otherwise, is granted hereby under any patents, copyrights or other intellectual property rights of Renesas Electronics or others.
4. You should not alter, modify, copy, or otherwise misappropriate any Renesas Electronics product, whether in whole or in part. Renesas Electronics assumes no responsibility for any losses incurred by you or third parties arising from such alteration, modification, copy or otherwise misappropriation of Renesas Electronics product.
5. Renesas Electronics products are classified according to the following two quality grades: "Standard" and "High Quality". The recommended applications for each Renesas Electronics product depends on the product's quality grade, as indicated below.
"Standard": Computers, office equipment, communications equipment, test and measurement equipment, audio and visual equipment, home electronic appliances, machine tools, personal electronic equipment, and industrial robots etc.
"High Quality": Transportation equipment (automobiles, trains, ships, etc.), traffic control systems, anti-disaster systems, anti-crime systems, and safety equipment etc.
Renesas Electronics products are neither intended nor authorized for use in products or systems that may pose a direct threat to human life or bodily injury (artificial life support devices or systems, surgical implants etc.), or may cause serious property damages (nuclear reactor control systems, military equipment etc.). You must check the quality grade of each Renesas Electronics product before using it in a particular application. You may not use any Renesas Electronics product for any application for which it is not intended. Renesas Electronics shall not be in any way liable for any damages or losses incurred by you or third parties arising from the use of any Renesas Electronics product for which the product is not intended by Renesas Electronics.
6. You should use the Renesas Electronics products described in this document within the range specified by Renesas Electronics, especially with respect to the maximum rating, operating supply voltage range, movement power voltage range, heat radiation characteristics, installation and other product characteristics. Renesas Electronics shall have no liability for malfunctions or damages arising out of the use of Renesas Electronics products beyond such specified ranges.
7. Although Renesas Electronics endeavors to improve the quality and reliability of its products, semiconductor products have specific characteristics such as the occurrence of failure at a certain rate and malfunctions under certain use conditions. Further, Renesas Electronics products are not subject to radiation resistance design. Please be sure to implement safety measures to guard them against the possibility of physical injury, and injury or damage caused by fire in the event of the failure of a Renesas Electronics product, such as safety design for hardware and software including but not limited to redundancy, fire control and malfunction prevention, appropriate treatment for aging degradation or any other appropriate measures. Because the evaluation of microcomputer software alone is very difficult, please evaluate the safety of the final products or systems manufactured by you.
8. Please contact a Renesas Electronics sales office for details as to environmental matters such as the environmental compatibility of each Renesas Electronics product. Please use Renesas Electronics products in compliance with all applicable laws and regulations that regulate the inclusion or use of controlled substances, including without limitation, the EU RoHS Directive. Renesas Electronics assumes no liability for damages or losses occurring as a result of your noncompliance with applicable laws and regulations.
9. Renesas Electronics products and technology may not be used for or incorporated into any products or systems whose manufacture, use, or sale is prohibited under any applicable domestic or foreign laws or regulations. You should not use Renesas Electronics products or technology described in this document for any purpose relating to military applications or use by the military, including but not limited to the development of weapons of mass destruction. When exporting the Renesas Electronics products or technology described in this document, you should comply with the applicable export control laws and regulations and follow the procedures required by such laws and regulations.
10. It is the responsibility of the buyer or distributor of Renesas Electronics products, who distributes, disposes of, or otherwise places the product with a third party, to notify such third party in advance of the contents and conditions set forth in this document. Renesas Electronics assumes no responsibility for any losses incurred by you or third parties as a result of unauthorized use of Renesas Electronics products.
11. This document may not be reproduced or duplicated in any form, in whole or in part, without prior written consent of Renesas Electronics.
12. Please contact a Renesas Electronics sales office if you have any questions regarding the information contained in this document or Renesas Electronics products, or if you have any other inquiries.
(Note 1) "Renesas Electronics" as used in this document means Renesas Electronics Corporation and also includes its majority-owned subsidiaries.
(Note 2) "Renesas Electronics product(s)" means any product developed or manufactured by or for Renesas Electronics.

以下"注意事项"为从英语原稿翻译的中文译文，仅作参考译文，英文版的"Notice"具有正式效力。

注意事项

1. 本文件中所记载的关于电路、软件和其他相关信息仅用于说明半导体产品的操作和应用实例。用户如在设备设计中应用本文件中的电路、软件和相关信息，请自行负责。对于用户或第三方因使用上述电路、软件或信息而遭受的任何损失，瑞萨电子不承担任何责任。
2. 在准备本文件所记载的信息的过程中，瑞萨电子已尽量做到合理注意，但是，瑞萨电子并不保证这些信息都是准确无误的。用户因本文件中所记载的信息的错误或遗漏而遭受的任何损失，瑞萨电子不承担任何责任。
3. 对于因使用本文件中的瑞萨电子产品或技术信息而造成的侵权行为或因此而侵犯第三方的专利、版权或其他知识产权的行为，瑞萨电子不承担任何责任。本文件所记载的内容不应视为对瑞萨电子或其他人所有的专利、版权或其他知识产权作出任何明示、默示或其它方式的许可及授权。
4. 用户不得更改、修改、复制或制作以其他方式部分或全部地非法使用瑞萨电子的任何产品。对于用户或第三方因上述更改、修改、复制或其他方式非法使用瑞萨电子产品的行为而遭受的任何损失，瑞萨电子不承担任何责任。
5. 瑞萨电子产品根据其质量等级分为两个等级：“标准等级”和“高质量等级”。每种瑞萨电子产品的推荐用途均取决于产品的质量等级，如下所示：
标准等级：计算机、办公设备、通讯设备、测试和测量设备、视听设备、家用电器、机械工具、个人电子设备以及工业机器人等。
高质量等级：运输设备（汽车、火车、轮船等）、交通控制系统、防灾系统、预防犯罪系统以及安全设备等。
瑞萨电子产品无意用于且未被授权用于可能对人类生命造成直接威胁的产品或系统以及可能造成人身伤害的产品或系统（人工生命维持装置或系统、植入体内的装置等）中，或者可能造成重大财产损失的产品或系统（核反应堆控制系统、军用设备等）中。在将每种瑞萨电子产品用于某种特定应用之前，用户应先确认其质量等级。不得将瑞萨电子产品用于超出其设计用途之外的任何应用。对于用户或第三方因将瑞萨电子产品用于其设计用途之外而遭受的任何损害或损失，瑞萨电子不承担任何责任。
6. 使用本文件中记载的瑞萨电子产品时，应在瑞萨电子指定的范围内，特别是在最大额定值、电源工作电压范围、移动电源电压范围、热辐射特性、安装条件以及其他产品特性的范围内使用。对于在上述指定范围之外使用瑞萨电子产品而产生的故障或损失，瑞萨电子不承担任何责任。
7. 虽然瑞萨电子一直致力于提高瑞萨电子产品的质量和可靠性，但是，半导体产品有其自身的具体特性，如一定的故障发生率以及在某些使用条件下会发生故障等。此外，瑞萨电子产品均未进行防辐射设计。所以请采取安全保护措施，以避免当瑞萨电子产品在发生故障而造成火灾时导致人身事故、伤害或损害的事故。例如进行软硬件安全设计（包括但不限于冗余设计、防火控制以及故障预防等）、适当的老化处理或其他适当的措施等。由于难于对微机电系统单独进行评估，所以请用户自行对最终产品或系统进行安全评估。
8. 关于环境保护方面的详细内容，例如每种瑞萨电子产品的环境兼容性等，请与瑞萨电子的营业部门联系。使用瑞萨电子产品时，请遵守对管制物质的使用或含量进行管理的所有相关法律法规（包括但不限于《欧盟RoHS指令》）。对于因用户未遵守相关法律法规而导致的损害或损失，瑞萨电子不承担任何责任。
9. 不可将瑞萨电子产品和技术用于或者嵌入日本国内或海外相应的法律法规所禁止生产、使用及销售的任何产品或系统中。也不可将本文件中记载的瑞萨电子产品或技术用于与军事应用或者军事用途有关的目的（如大规模杀伤性武器的开发等）。在将本文件中记载的瑞萨电子产品或技术进行出口时，应当遵守相应的出口管制法律法规，并按照上述法律法规所规定的程序进行。
10. 向第三方分销或处分产品或者以其他方式将产品置于第三方控制之下的瑞萨电子产品买方或分销商，有责任事先向上述第三方通知本文件规定的内容和条件；对于用户或第三方因非法使用瑞萨电子产品而遭受的任何损失，瑞萨电子不承担任何责任。
11. 在事先未得到瑞萨电子书面认可的情况下，不得以任何形式部分或全部转载或复制本文件。
12. 如果对本文件所记载的信息或瑞萨电子产品有任何疑问，或者用户有任何其他疑问，请向瑞萨电子的营业部门咨询。
(注1) 瑞萨电子：在本文件中指瑞萨电子株式会社及其控股子公司。
(注2) 瑞萨电子产品：指瑞萨电子开发或生产的任何产品。



SALES OFFICES

Renesas Electronics Corporation

<http://www.renesas.com>

Refer to "<http://www.renesas.com/>" for the latest and detailed information.

Renesas Electronics America Inc.
2801 Scott Boulevard Santa Clara, CA 95050-2549, U.S.A.
Tel: +1-408-588-6000, Fax: +1-408-588-6130

Renesas Electronics Canada Limited
9251 Yonge Street, Suite 5309 Richmond Hill, Ontario Canada L4C 9T3
Tel: +1-905-237-2004

Renesas Electronics Europe Limited
Dukes Meadow, Millboard Road, Bourne End, Buckinghamshire, SL8 5FH, U.K
Tel: +44-1628-585-100, Fax: +44-1628-585-900

Renesas Electronics Europe GmbH
Arcadiestrasse 10, 40472 Düsseldorf, Germany
Tel: +49-211-6503-0, Fax: +49-211-6503-1327

Renesas Electronics (China) Co., Ltd.
Room 1709, Quantum Plaza, No.27 ZhiChunLu Haidian District, Beijing 100191, P.R.China
Tel: +86-10-8235-1155, Fax: +86-10-8235-7679

Renesas Electronics (Shanghai) Co., Ltd.
Unit 301, Tower A, Central Towers, 555 Langao Road, Putuo District, Shanghai, P. R. China 200333
Tel: +86-21-2226-0888, Fax: +86-21-2226-0999

Renesas Electronics Hong Kong Limited
Unit 1601-1611, 16/F., Tower 2, Grand Century Place, 193 Prince Edward Road West, Mongkok, Kowloon, Hong Kong
Tel: +852-2265-6668, Fax: +852-2886-9022

Renesas Electronics Taiwan Co., Ltd.
13F, No. 363, Fu Shing North Road, Taipei 10543, Taiwan
Tel: +886-2-8175-9600, Fax: +886-2-8175-9670

Renesas Electronics Singapore Pte. Ltd.
80 Bendemeer Road, Unit #05-02 Hyflux Innovation Centre, Singapore 339949
Tel: +65-6213-0200, Fax: +65-6213-0300

Renesas Electronics Malaysia Sdn.Bhd.
Unit 1207, Block B, Menara Amcorp, Amcorp Trade Centre, No. 18, Jin Persiaran Barat, 46050 Petaling Jaya, Selangor Darul Ehsan, Malaysia
Tel: +60-3-7955-9390, Fax: +60-3-7955-9510

Renesas Electronics India Pvt. Ltd.
No.777C, 100 Feet Road, HAL II Stage, Indiranagar, Bangalore, India
Tel: +91-80-67208700, Fax: +91-80-67208777

Renesas Electronics Korea Co., Ltd.
12F., 234 Teheran-ro, Gangnam-Gu, Seoul, 135-080, Korea
Tel: +82-2-558-3737, Fax: +82-2-558-8141