

# RX630グループ

R01AN1065JJ0100

Rev.1.00

## RTCaによるソフトウェアスタンバイモードからの復帰

2013.04.05

### 要旨

本アプリケーションノートでは、RX630グループのリアルタイムクロック(以下、RTC)を使用して、現在の時刻の情報を取得しつつ、ソフトウェアスタンバイモードから間欠的に復帰する方法について説明します。

### 対象デバイス

|            |            |                   |
|------------|------------|-------------------|
| ・RX630グループ | 177、176ピン版 | ROM容量：768KB～2MB   |
| ・RX630グループ | 145、144ピン版 | ROM容量：768KB～2MB   |
| ・RX630グループ | 100ピン版     | ROM容量：384KB～2MB   |
| ・RX630グループ | 80ピン版      | ROM容量：384KB、512KB |

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 ハードウェア構成例 .....       | 5  |
| 4.2 使用端子一覧 .....          | 5  |
| 5. ソフトウェア説明 .....         | 6  |
| 5.1 動作概要 .....            | 7  |
| 5.2 ファイル構成 .....          | 8  |
| 5.3 オプション設定メモリ .....      | 8  |
| 5.4 定数一覧 .....            | 8  |
| 5.5 構造体/共用体一覧 .....       | 9  |
| 5.6 変数一覧 .....            | 9  |
| 5.7 関数一覧 .....            | 9  |
| 5.8 関数仕様 .....            | 10 |
| 5.9 フローチャート .....         | 13 |
| 5.9.1 メイン処理 .....         | 13 |
| 5.9.2 ポート初期設定 .....       | 14 |
| 5.9.3 クロック初期設定 .....      | 15 |
| 5.9.4 周辺機能初期設定 .....      | 16 |
| 5.9.5 IRQ 初期設定 .....      | 17 |
| 5.9.6 RTC 初期設定 .....      | 18 |
| 5.9.7 RTC 時刻情報読み出し .....  | 19 |
| 5.9.8 スタンバイモード移行準備 .....  | 20 |
| 5.9.9 スタンバイモード復帰 .....    | 21 |
| 5.9.10 RTC 周期割り込み処理 ..... | 21 |
| 6. サンプルコード .....          | 22 |
| 7. 参考ドキュメント .....         | 22 |

# 1. 仕様

RTC を使用して時刻の情報を得るとともに、ソフトウェアスタンバイモードから間欠的に復帰します。

リセット後、コールドスタートであれば、サブクロック発振器と RTC の初期設定を行います。ウォームスタートの場合、RTC のデータは保持されているので初期化しません。

その後、割り込み要求端子の入力レベルをモニタリングして、“L” であればソフトウェアスタンバイモードへ移行します。

以後、RTC の 1/2 秒周期の割り込みごとに、ソフトウェアスタンバイモードから復帰して時刻の情報を取得し、割り込み要求端子の入力レベルにしたがって、ソフトウェアスタンバイモードへ移行します。

- RTC カウントソース : サブクロック
- VBATT 端子 : VCC 端子に接続
- 間欠復帰の周期 : 1/2 秒

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。

なお、本アプリケーションノートでは、ソフトウェアスタンバイモード以外の動作の状態を「通常モード」と記載しています。

表1.1 使用する周辺機能と用途

| 周辺機能 | 用途                         |
|------|----------------------------|
| RTCa | 時計、およびソフトウェアスタンバイモードからの復帰  |
| IRQ2 | ソフトウェアスタンバイモードに移行するための外部入力 |

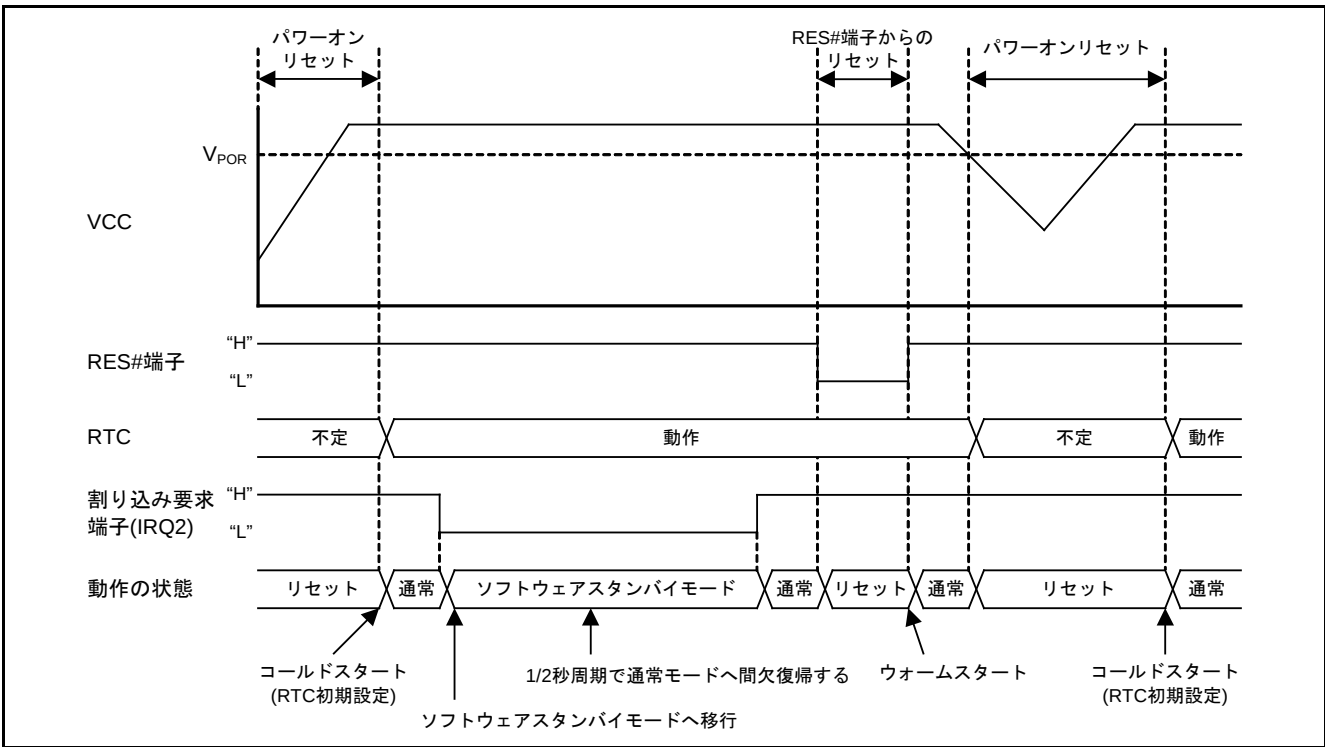


図1.1 動作概要

## 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         | R5F5630EDDFP (RX630 グループ)                                                                                                                                                                                                                               |
| 動作周波数          | <ul style="list-style-type: none"> <li>メインクロック: 12MHz</li> <li>サブクロック: 32.768kHz</li> <li>PLL: 192MHz (メインクロック 1 分周 16 通倍)</li> <li>LOCO: 125kHz</li> <li>システムクロック (ICLK): 96MHz (PLL 2 分周)</li> <li>周辺モジュールクロック B (PCLKB): 48MHz (PLL 4 分周)</li> </ul> |
| 動作電圧           | 3.3V                                                                                                                                                                                                                                                    |
| 統合開発環境         | ルネサスエレクトロニクス製<br>High-performance Embedded Workshop Version 4.09.01                                                                                                                                                                                     |
| C コンパイラ        | ルネサスエレクトロニクス製<br>C/C++ Compiler Package for RX Family V.1.02 Release 01<br>コンパイルオプション<br>-cpu=rx600 -output=obj="\$ (CONFIGDIR)¥\$(FILELEAF).obj" -debug -nologo<br>(統合開発環境のデフォルト設定を使用しています)                                                            |
| iodef.h のバージョン | Version 1.50                                                                                                                                                                                                                                            |
| 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 RX630 (製品型名: R0K505630C000BE)                                                                                                                                                                                                   |

## 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。

- RX630グループ 初期設定例 Rev.1.00 (R01AN1004JJ0100\_RX630)

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点のものです。

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 ハードウェア構成例

図 4.1に接続例を示します。

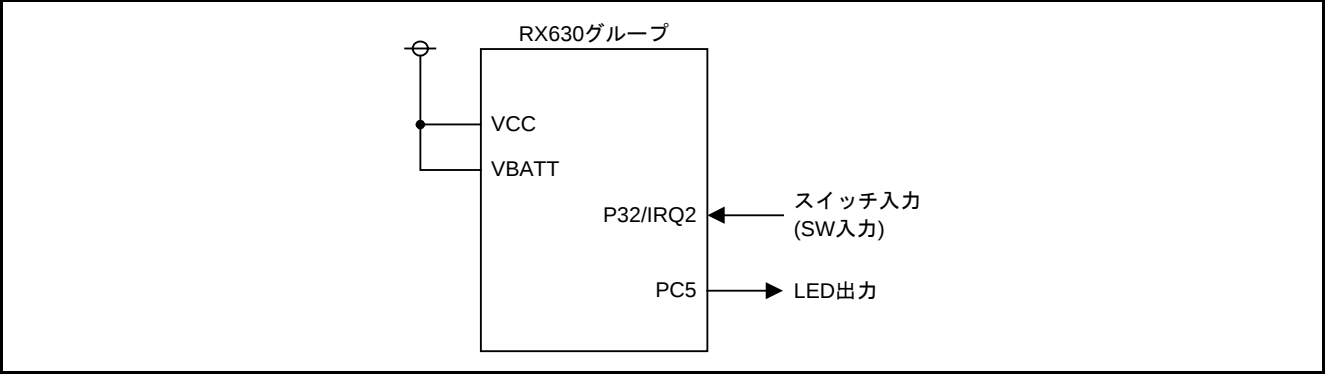


図4.1 接続例

4.2 使用端子一覧

表 4.1に使用端子と機能を示します。

使用端子は 100 ピン版の製品を想定しています。100 ピン版未満の製品を使用する場合は、使用する製品に合わせて端子を選択してください。

表4.1 使用端子と機能

| 端子名      | 入出力 | 内容          |
|----------|-----|-------------|
| P32/IRQ2 | 入力  | モード移行 SW 入力 |
| PC5      | 出力  | 動作 LED 出力   |

## 5. ソフトウェア説明

通常モードでは、RTC の時刻情報の随時更新、および割り込み要求端子のレベルのモニタリングをしています。時刻情報は、時刻データの格納領域(グローバル変数)に格納します。割り込み要求端子のレベルは、IRQ2 割り込みの IR フラグによってモニタリングします。

IRQ2 割り込みの IR フラグが“1”になると、RTC 周期割り込み(PRD 割り込み)を許可して、ソフトウェアスタンバイモードへ移行します。その後、PRD 割り込み要求によりソフトウェアスタンバイモードから復帰し、PRD 割り込みを禁止します。

ソフトウェアスタンバイモードから復帰後は、再度 RTC の時刻情報の更新および割り込み要求端子のモニタリングを行い、上記の処理を繰り返します。

使用する周辺機能の設定を以下に示します。

### <RTC>

- カウントソース : サブクロック
- 初期設定時刻 : 2013 年 1 月 1 日(火) 00 時 00 分 00 秒
- 時間モード : 24 時間モード
- RTCOUT 出力 : 出力禁止
- 誤差補正 : 使用しない
- 時間キャプチャ : 使用しない
- 割り込み : 周期割り込み(PRD)を使用(発生周期: 1/2 秒)  
: 桁上げ割り込み(CUP)を使用

### <IRQ2 入力端子>

- 検出方法 : Low レベル検出
- デジタルフィルタ : 有効(サンプリングクロック: PCLKB/8)
- 割り込み : 外部端子割り込み(IRQ2)を使用

## 5.1 動作概要

- (1) 初期設定  
リセット後、RSTSR1.CWSF ビットが“0” (コールドスタート)であれば、サブクロック発振器と RTC の初期設定を行い、RSTSR1.CWSF ビットを“1” (ウォームスタート)にします。動作 LED を点灯して、RTC の時刻情報を読み出します。また、IRQ2 割り込みの IR フラグをモニタリングします。
- (2) ソフトウェアスタンバイモード移行  
IRQ2 割り込みの IR フラグが“1”になると、PRD 割り込み要求を許可して、システムクロックのクロックソースを PLL から LOCO に切り替えます。動作 LED を消灯し、WAIT 命令を実行して、ソフトウェアスタンバイモードへ移行します。
- (3) ソフトウェアスタンバイモード復帰  
1/2 秒ごとに発生する PRD 割り込み要求によってソフトウェアスタンバイモードから復帰します。PRD 割り込み処理で動作 LED を点灯します。システムクロックのクロックソースを LOCO から PLL に切り替えて、PRD 割り込み要求を禁止します。1/128 秒待った後、RTC の時刻情報を読み出します。IRQ2 割り込みの IR フラグが“1”であれば、再度(3)の処理を行い、“0”であれば RTC の時刻情報を読み出します。また、IRQ2 割り込みの IR フラグをモニタリングします。
- (4) ウォームスタート  
リセット後、RSTSR1.CWSF ビットが“1”であれば、サブクロック発振器と RTC の初期設定を行わず、動作を継続します。

図 5.1にタイミング図を示します。

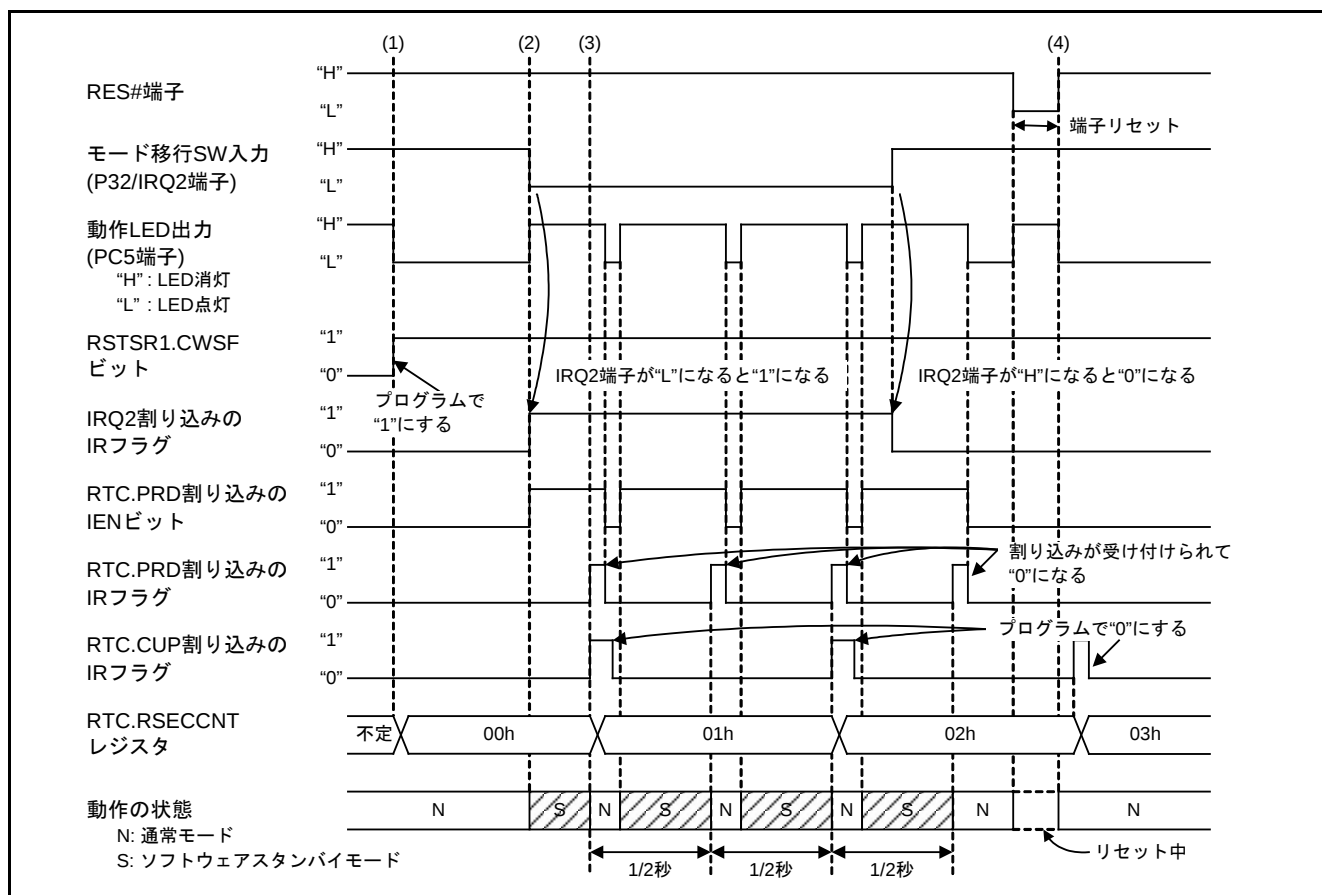


図5.1 タイミング図

## 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 サンプルコードで使用するファイル

| ファイル名                      | 概要                                  | 備考 |
|----------------------------|-------------------------------------|----|
| main.c                     | メイン処理                               |    |
| r_init_stop_module.c       | リセット後に動作している周辺機能の停止                 |    |
| r_init_stop_module.h       | r_init_stop_module.c のヘッダファイル       |    |
| r_init_non_existent_port.c | 存在しないポートの初期設定                       |    |
| r_init_non_existent_port.h | r_init_non_existent_port.c のヘッダファイル |    |
| r_init_clock.c             | クロック初期設定                            |    |
| r_init_clock.h             | r_init_clock.c のヘッダファイル             |    |

## 5.3 オプション設定メモリ

表 5.2にサンプルコードで使用す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 サンプルコードで使用す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<br>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 0 リセット無効<br>リセット後、HOCO 発振が無効 |
| MDES | FFFF FF83h~FFFF FF80h | FFFF FFFFh | リトルエンディアン                               |

## 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                                |
|------------|-------------------|-----------------------------------|
| SW_STANDBY | IR(ICU,IRQ2)      | IRQ2 割り込みステータスフラグ: モード移行 SW       |
| SW_ON      | 1                 | SW ON                             |
| SW_OFF     | 0                 | SW OFF                            |
| LED_RUN    | PORTC.PODR.BIT.B5 | PC5 出力データ格納ビット: 動作 LED            |
| LED_ON     | 0                 | LED 点灯                            |
| LED_OFF    | 1                 | LED 消灯                            |
| LOOP_COUNT | 96,000,000L/128   | ループカウンタ: 1/128 秒以上待ち(ICLK: 96MHz) |

## 5.5 構造体/共用体一覧

図 5.2にサンプルコードで使用する構造体/共用体を示します。

```

/* **** 時刻データ **** */
typedef struct
{
    uint8_t    second;        /* 秒 */
    uint8_t    minute;       /* 分 */
    uint8_t    hour;         /* 時 */
    uint8_t    dayweek;      /* 曜日 */
    uint8_t    day;          /* 日 */
    uint8_t    month;        /* 月 */
    uint16_t   year;         /* 年 */
} time_bcd_t;

```

図5.2 サンプルコードで使用する構造体/共用体

## 5.6 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          |
|------------|------|-----------|---------------|
| time_bcd_t | time | 時刻データ格納領域 | rtc_time_read |

## 5.7 関数一覧

表 5.5にサンプルコードで使用する関数を示します。

表5.5 サンプルコードで使用する関数

| 関数名                    | 概要                  |
|------------------------|---------------------|
| main                   | メイン処理               |
| port_init              | ポート初期設定             |
| R_INIT_StopModule      | リセット後に動作している周辺機能の停止 |
| R_INIT_NonExistentPort | 存在しないポートの初期設定       |
| R_INIT_Clock           | クロック初期設定            |
| peripheral_init        | 周辺機能初期設定            |
| irq_init               | IRQ 初期設定            |
| rtc_init               | RTC 初期設定            |
| rtc_time_read          | RTC 時刻情報読み出し        |
| run_to_standby         | スタンバイモード移行準備        |
| standby_to_run         | スタンバイモード復帰          |
| Excep_RTC_PRD          | RTC 周期割り込み処理        |

## 5.8 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                    | 初期設定後、動作 LED を点灯します。RTC の時刻情報を読み出します。モード移行 SW 入力 ON であればソフトウェアスタンバイモードへ移行します。                                                                                                                                |
| 引 数                    | なし                                                                                                                                                                                                           |
| リターン値                  | なし                                                                                                                                                                                                           |
| port_init              |                                                                                                                                                                                                              |
| 概 要                    | ポート初期設定                                                                                                                                                                                                      |
| ヘッダ                    | なし                                                                                                                                                                                                           |
| 宣 言                    | void port_init(void)                                                                                                                                                                                         |
| 説 明                    | ポートの初期設定を行います。                                                                                                                                                                                               |
| 引 数                    | なし                                                                                                                                                                                                           |
| リターン値                  | なし                                                                                                                                                                                                           |
| R_INIT_StopModule      |                                                                                                                                                                                                              |
| 概 要                    | リセット後に動作している周辺機能の停止                                                                                                                                                                                          |
| ヘッダ                    | r_init_stop_module.h                                                                                                                                                                                         |
| 宣 言                    | void R_INIT_StopModule(void)                                                                                                                                                                                 |
| 説 明                    | モジュールストップ状態へ遷移する設定を行います。                                                                                                                                                                                     |
| 引 数                    | なし                                                                                                                                                                                                           |
| リターン値                  | なし                                                                                                                                                                                                           |
| 備 考                    | サンプルコードでは、モジュールストップ状態への遷移は行っていません。<br>本関数の詳細は、アプリケーションノート「RX630グループ 初期設定例 Rev.1.00」を参照してください。                                                                                                                |
| R_INIT_NonExistentPort |                                                                                                                                                                                                              |
| 概 要                    | 存在しないポートの初期設定                                                                                                                                                                                                |
| ヘッダ                    | r_init_non_existent_port.h                                                                                                                                                                                   |
| 宣 言                    | void R_INIT_NonExistentPort(void)                                                                                                                                                                            |
| 説 明                    | 176 ピン未満の製品に対して、存在しないポートの端子に対応するポート方向レジスタの初期設定を行います。                                                                                                                                                         |
| 引 数                    | なし                                                                                                                                                                                                           |
| リターン値                  | なし                                                                                                                                                                                                           |
| 備 考                    | サンプルコードでは、100 ピン版(PIN_SIZE=100)に設定しています。<br>本関数をコールした後に、存在しないポートを含む PDR、PODR レジスタへバイト単位で書き込む場合、存在しないポートの方向制御ビットには“1”、ポート出力データ格納ビットには“0”を設定してください。<br>本関数の詳細は、アプリケーションノート「RX630グループ 初期設定例 Rev.1.00」を参照してください。 |

|                 |                                                                                                                                              |
|-----------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| R_INIT_Clock    |                                                                                                                                              |
| 概 要             | クロック初期設定                                                                                                                                     |
| ヘッダ             | r_init_clock.h                                                                                                                               |
| 宣 言             | void R_INIT_Clock(void)                                                                                                                      |
| 説 明             | クロックの初期設定を行います。<br>コールドスタート/ウォームスタートの判定を行い、コールドスタートの場合のみ、サブ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             | サンプルコードでは、システムクロックを PLL とし、サブクロックを RTC のカウン<br>トソースとして使用する処理(パターン D)を選択しています。<br>本関数の詳細は、アプリケーションノート「RX630グループ 初期設定例 Rev.1.00」<br>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                                                                                                                                           |
| irq_init        |                                                                                                                                              |
| 概 要             | IRQ 初期設定                                                                                                                                     |
| ヘッダ             | なし                                                                                                                                           |
| 宣 言             | void irq_init(void)                                                                                                                          |
| 説 明             | IRQ の初期設定を行います。                                                                                                                              |
| 引 数             | なし                                                                                                                                           |
| リターン値           | なし                                                                                                                                           |
| rtc_init        |                                                                                                                                              |
| 概 要             | RTC 初期設定                                                                                                                                     |
| ヘッダ             | なし                                                                                                                                           |
| 宣 言             | void rtc_init(void)                                                                                                                          |
| 説 明             | RTC の初期設定を行います。                                                                                                                              |
| 引 数             | なし                                                                                                                                           |
| リターン値           | なし                                                                                                                                           |

|               |                                   |
|---------------|-----------------------------------|
| rtc_time_read |                                   |
| 概 要           | RTC 時刻情報読み出し                      |
| ヘッダ           | なし                                |
| 宣 言           | void rtc_time_read(void)          |
| 説 明           | RTC の時刻情報を読み出して、時刻データの格納領域に格納します。 |
| 引 数           | なし                                |
| リターン値         | なし                                |

|                |                               |
|----------------|-------------------------------|
| run_to_standby |                               |
| 概 要            | スタンバイモード移行準備                  |
| ヘッダ            | なし                            |
| 宣 言            | void run_to_standby(void)     |
| 説 明            | ソフトウェアスタンバイモードへ移行する前の処理を行います。 |
| 引 数            | なし                            |
| リターン値          | なし                            |

|                |                                |
|----------------|--------------------------------|
| standby_to_run |                                |
| 概 要            | スタンバイモード復帰                     |
| ヘッダ            | なし                             |
| 宣 言            | void standby_to_run(void)      |
| 説 明            | ソフトウェアスタンバイモードから復帰した後の処理を行います。 |
| 引 数            | なし                             |
| リターン値          | なし                             |

|               |                          |
|---------------|--------------------------|
| Excep_RTC_PRD |                          |
| 概 要           | RTC 周期割り込み処理             |
| ヘッダ           | なし                       |
| 宣 言           | void Excep_RTC_PRD(void) |
| 説 明           | 動作 LED を点灯します。           |
| 引 数           | なし                       |
| リターン値         | なし                       |

## 5.9 フローチャート

### 5.9.1 メイン処理

図 5.3にメイン処理のフローチャートを示します。

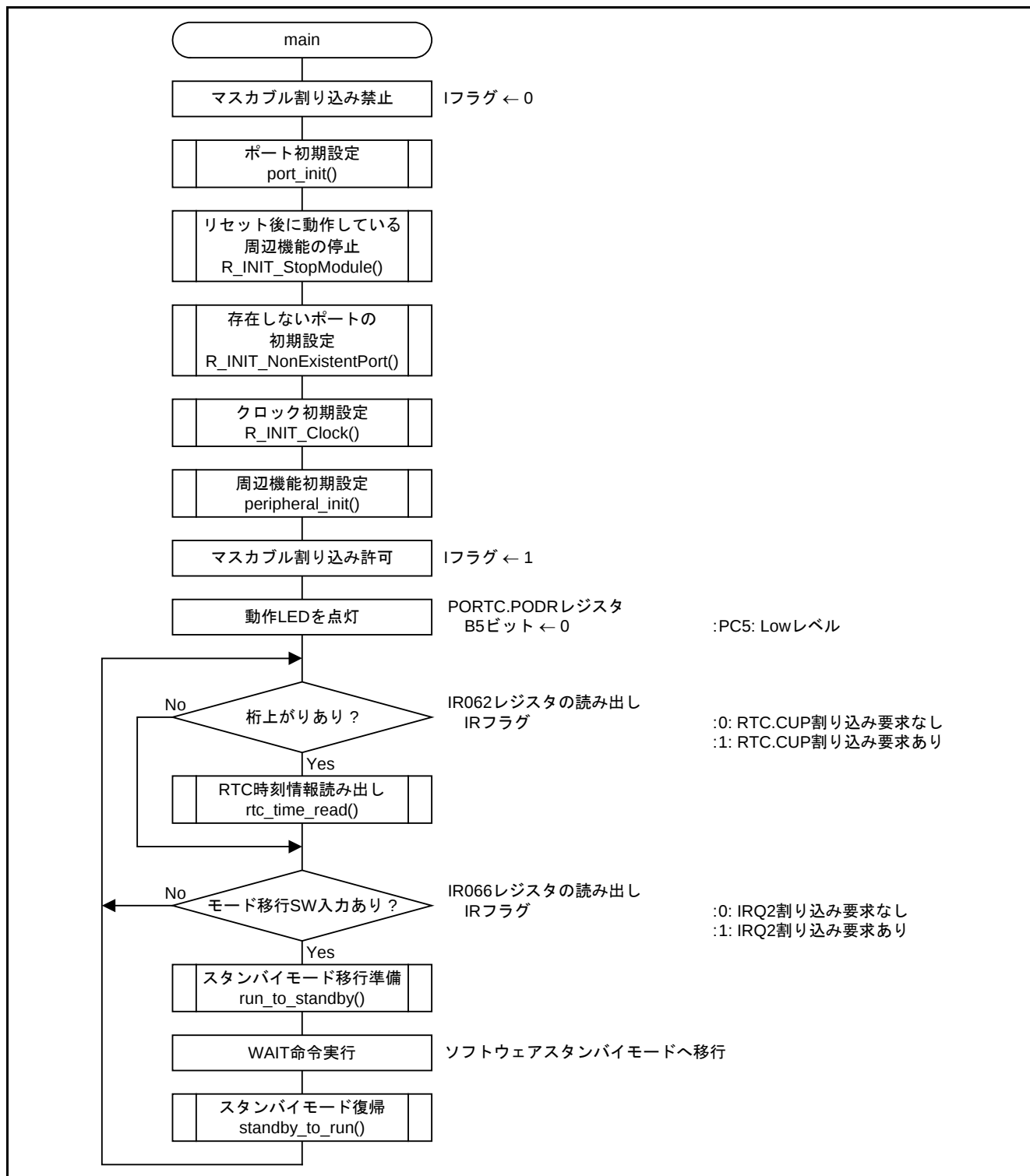


図5.3 メイン処理

5.9.2     ポート初期設定

図 5.4にポート初期設定のフローチャートを示します。

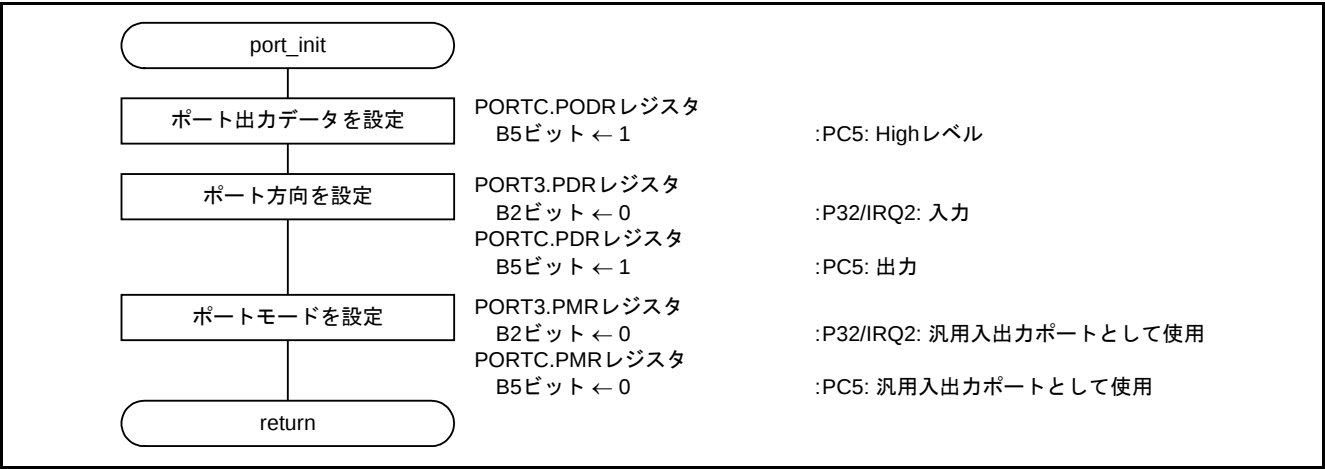


図5.4   ポート初期設定

## 5.9.3 クロック初期設定

図 5.5にクロック初期設定のフローチャートを示します。

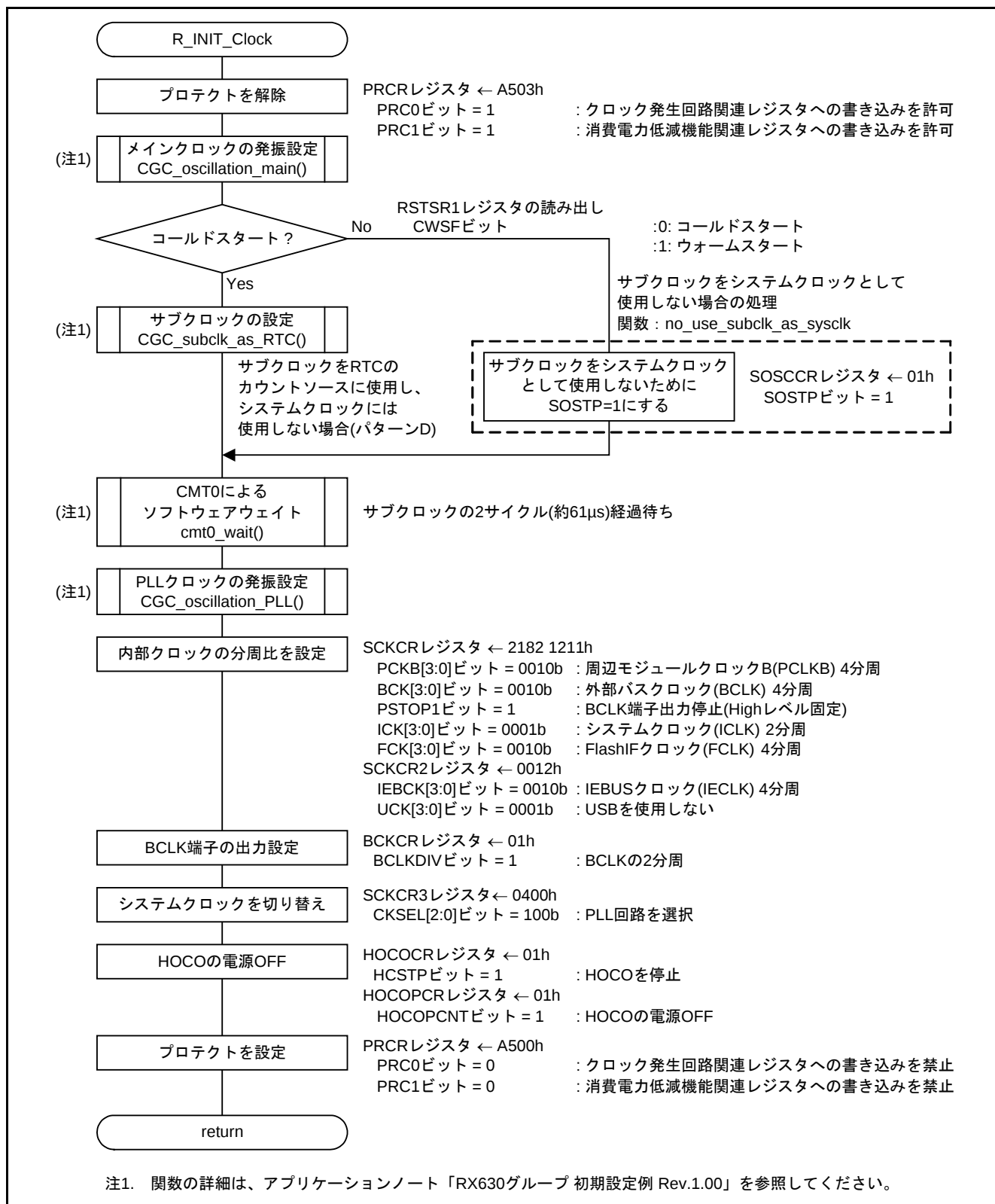


図5.5 クロック初期設定

## 5.9.4 周辺機能初期設定

図 5.6に周辺機能初期設定のフローチャートを示します。

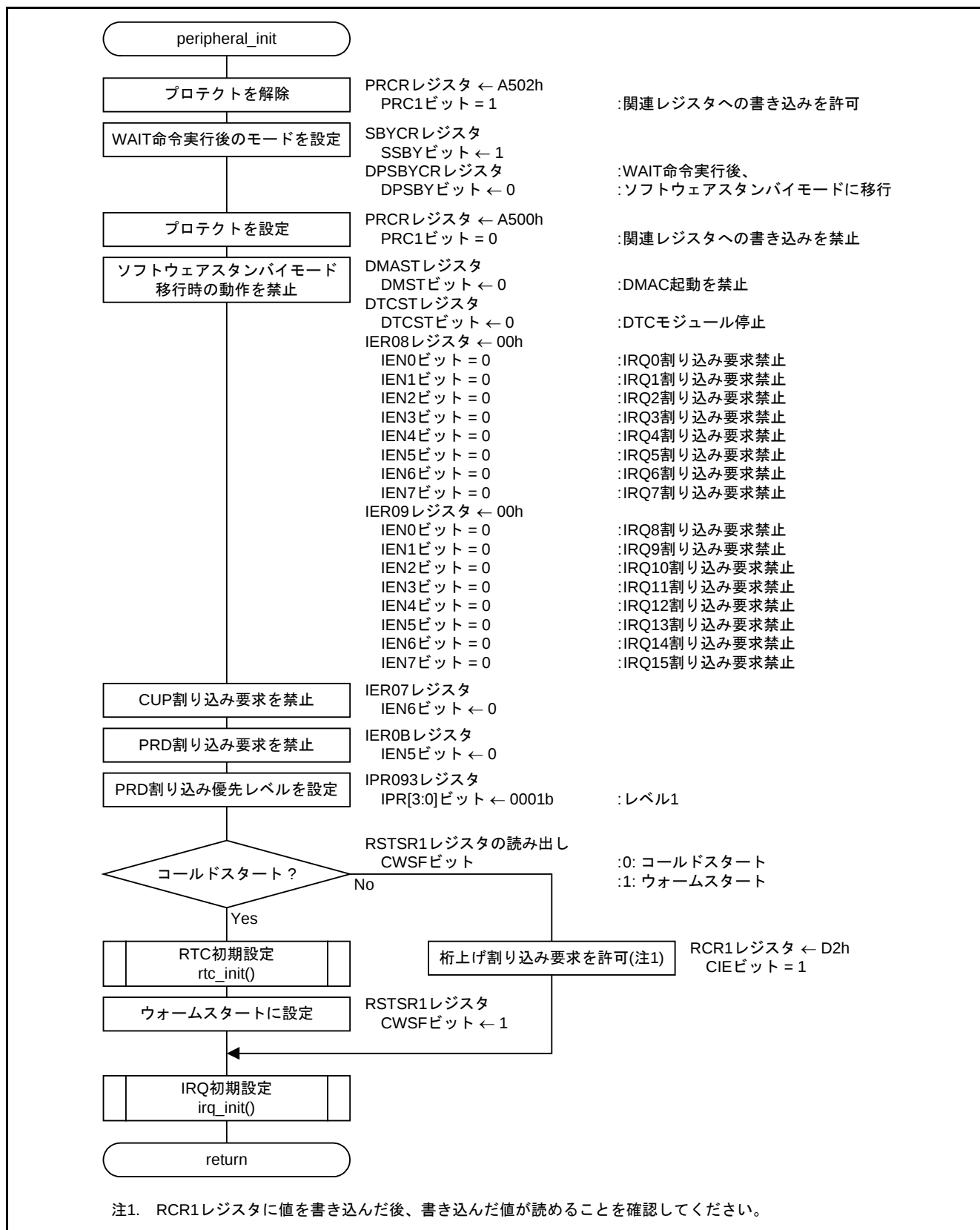


図5.6 周辺機能初期設定

## 5.9.5 IRQ 初期設定

図 5.7にIRQ 初期設定のフローチャートを示します。

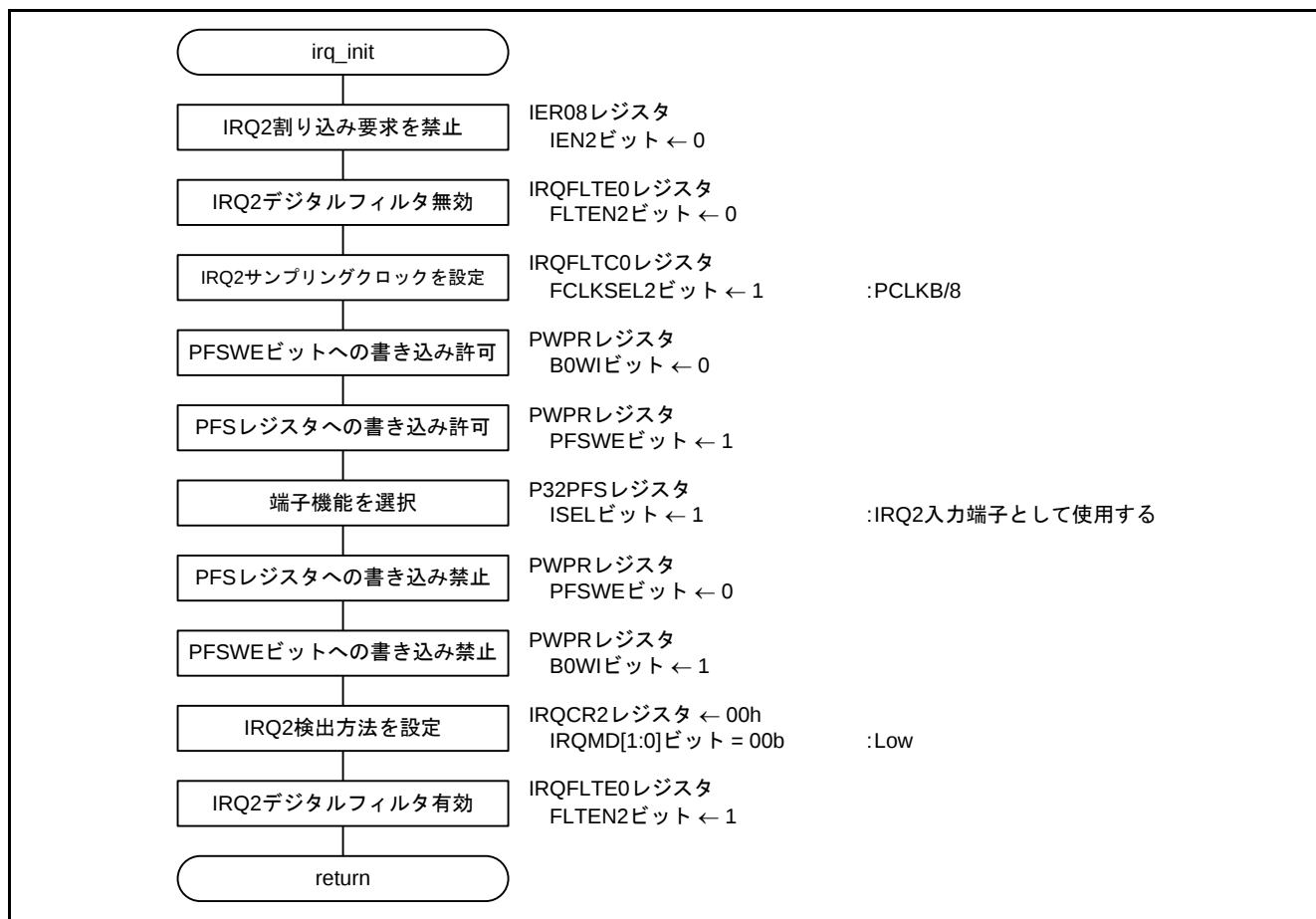


図5.7 IRQ 初期設定

## 5.9.6 RTC 初期設定

図 5.8にRTC 初期設定のフローチャートを示します。

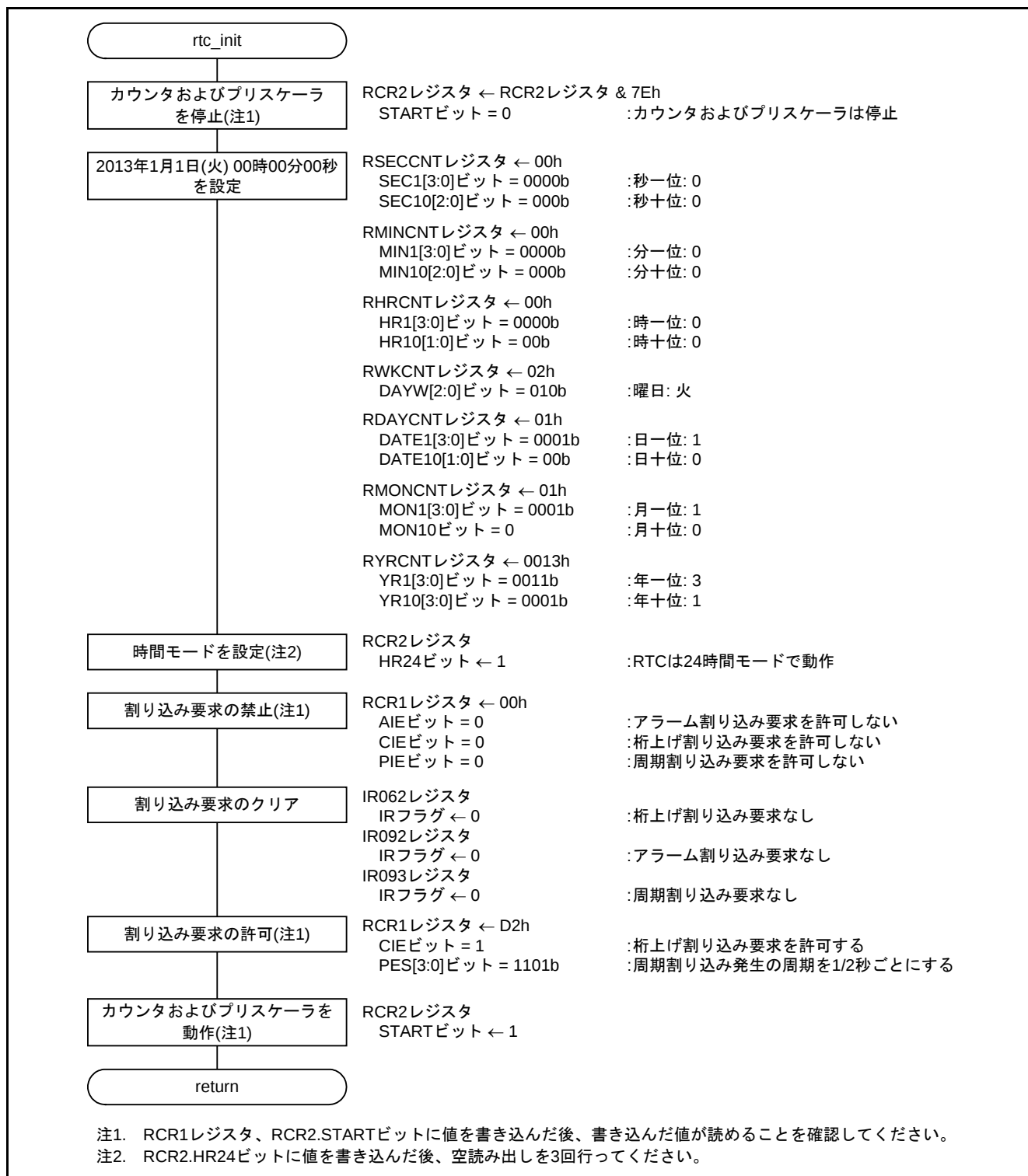


図5.8 RTC 初期設定

## 5.9.7 RTC 時刻情報読み出し

図 5.9にRTC 時刻情報読み出しのフローチャートを示します。

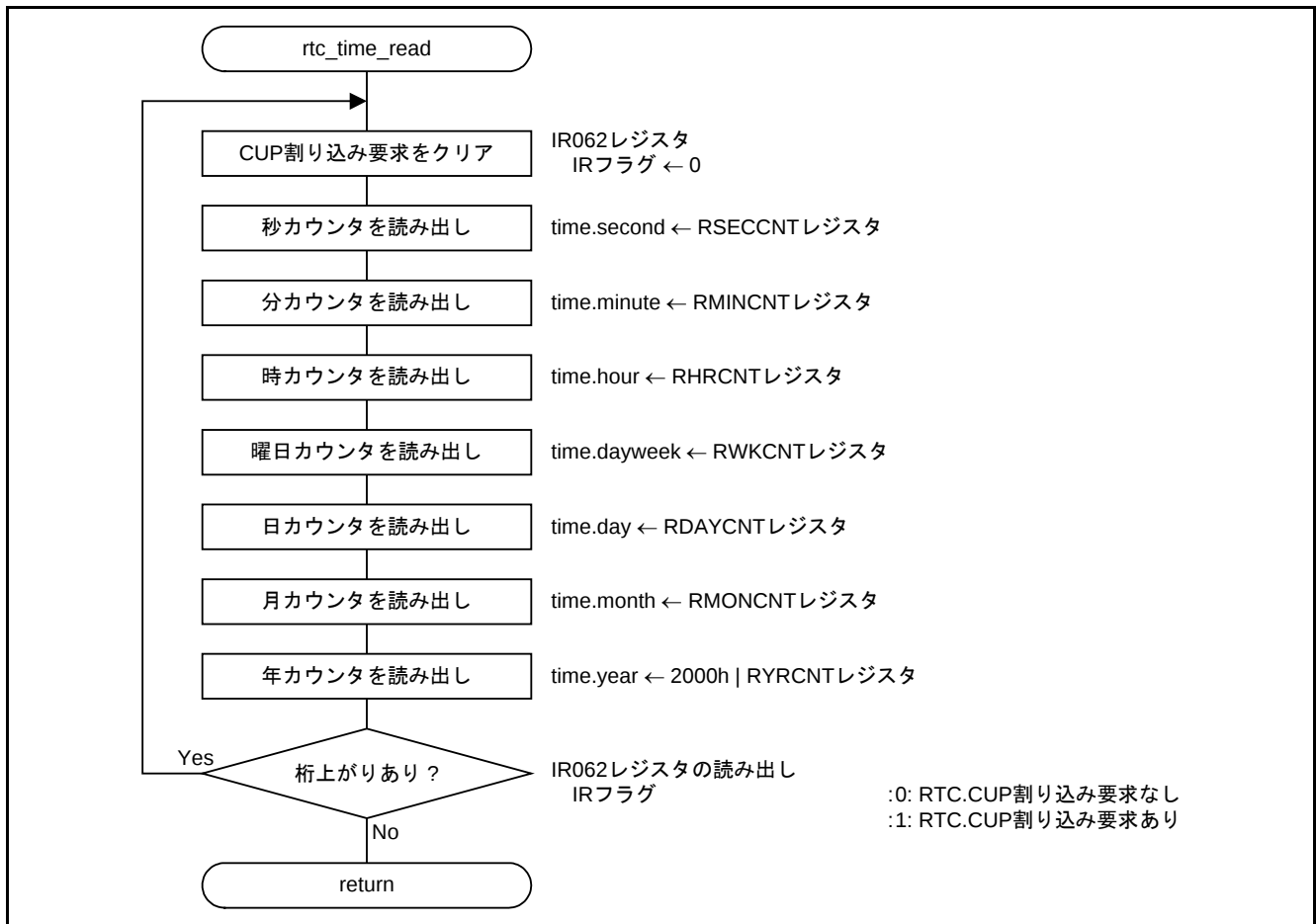


図5.9 RTC 時刻情報読み出し

## 5.9.8 スタンバイモード移行準備

図 5.10にスタンバイモード移行準備のフローチャートを示します。

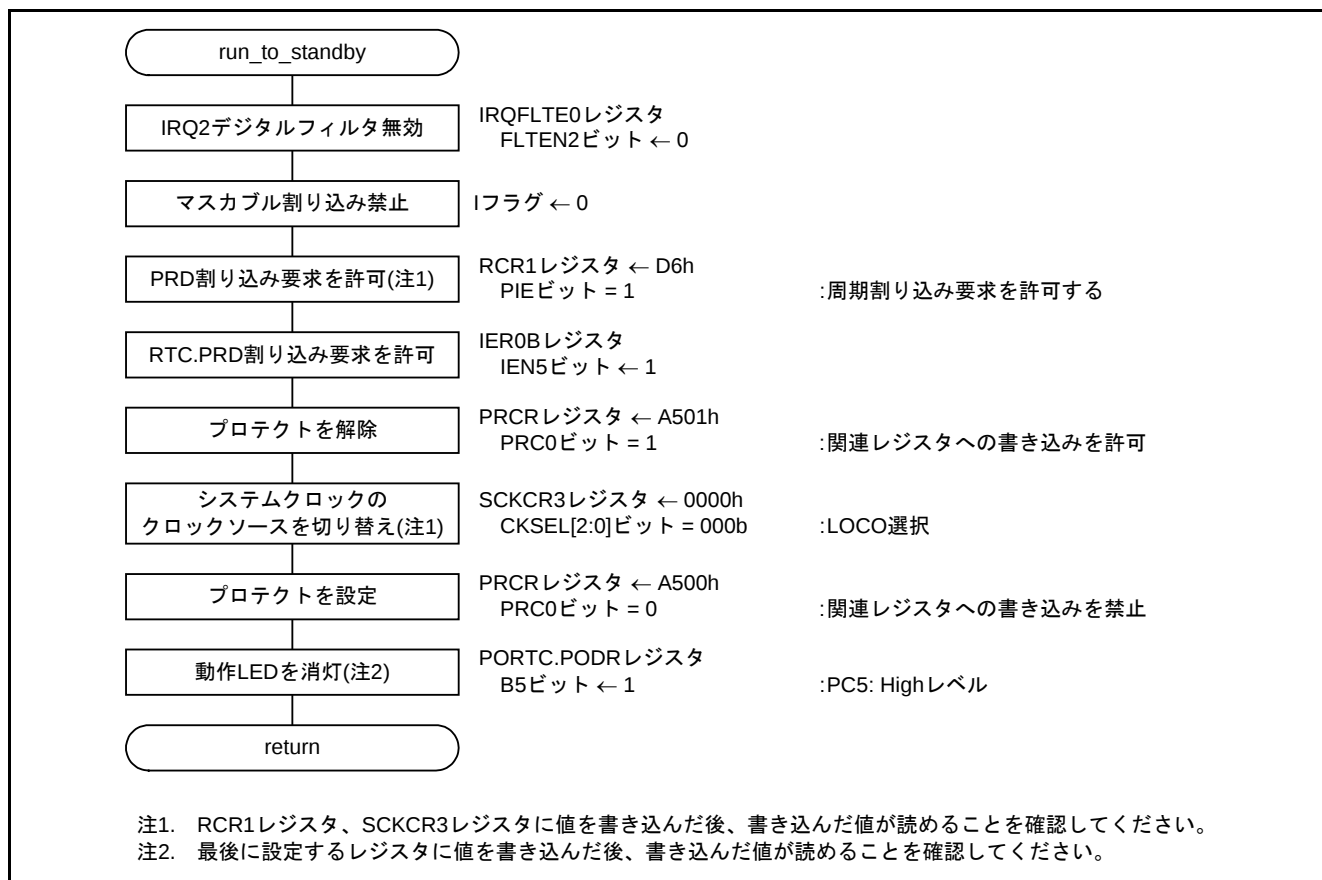


図5.10 スタンバイモード移行準備

### 5.9.9 スタンバイモード復帰

図 5.11にスタンバイモード復帰のフローチャートを示します。

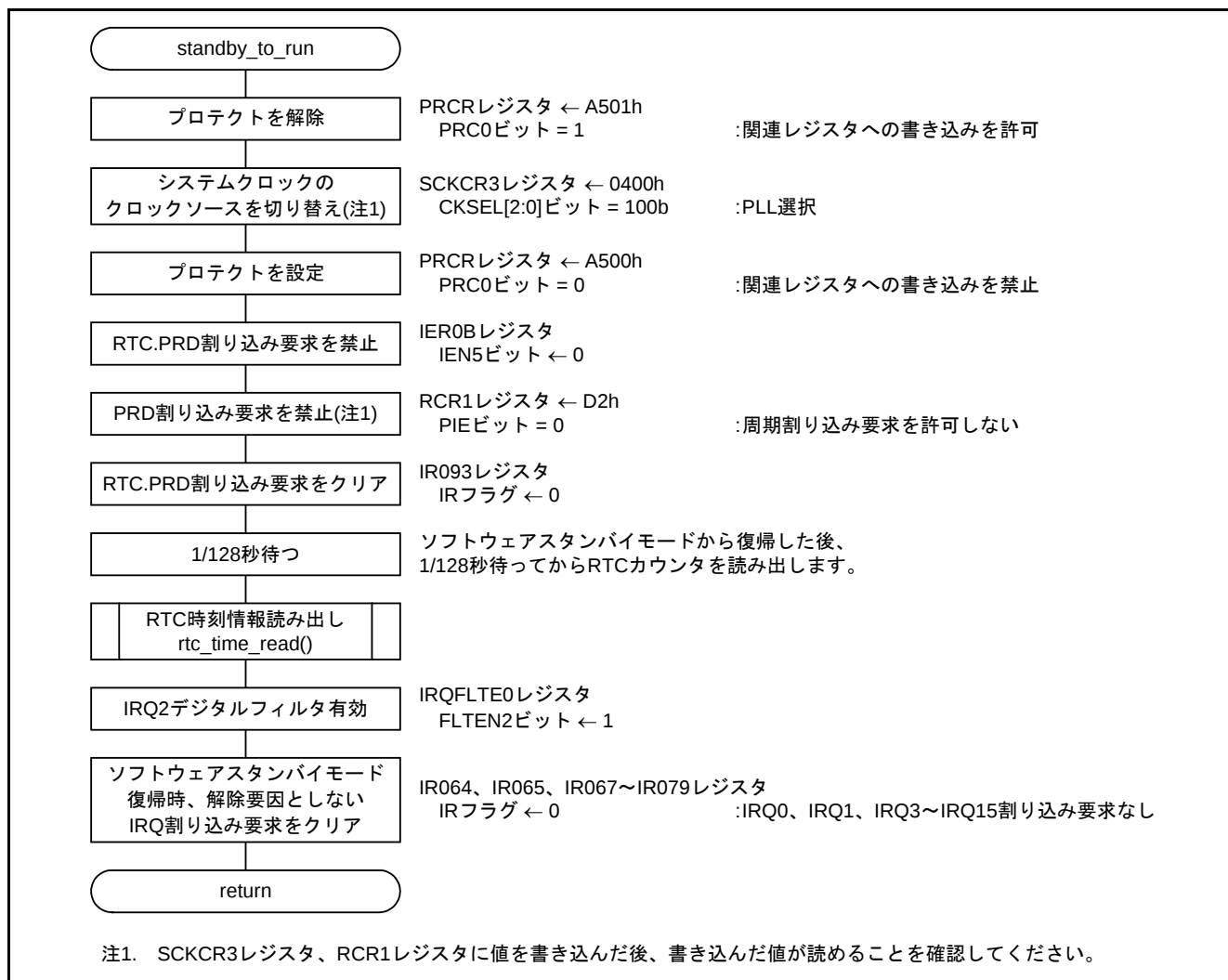


図5.11 スタンバイモード復帰

### 5.9.10 RTC 周期割り込み処理

図 5.12にRTC 周期割り込み処理のフローチャートを示します。

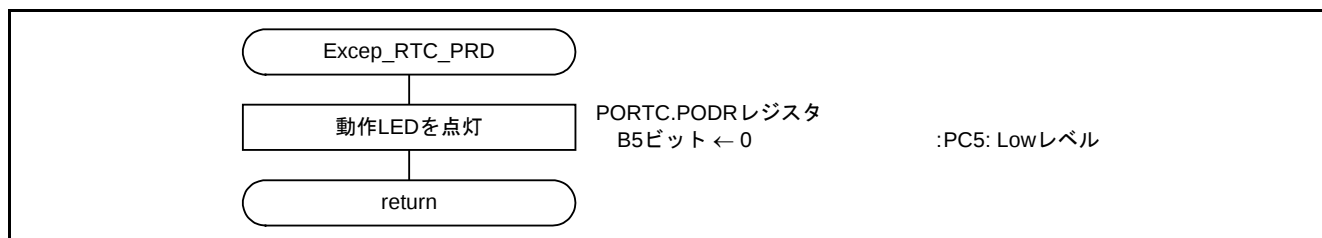


図5.12 RTC 周期割り込み処理

## 6. 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。

## 7. 参考ドキュメント

ユーザーズマニュアル：ハードウェア

RX630グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編 Rev.1.50 (R01UH0040JJ)  
(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。)

ユーザーズマニュアル：開発環境

RX ファミリー C/C++コンパイラパッケージ V.1.01 ユーザーズマニュアル Rev.1.00 (R20UT0570JJ)  
(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 | RX630グループ アプリケーションノート<br>RTCa によるソフトウェアスタンバイモードからの復帰 |
|------|------------------------------------------------------|

| Rev. | 発行日        | 改訂内容 |      |
|------|------------|------|------|
|      |            | ページ  | ポイント |
| 1.00 | 2013.04.05 | —    | 初版発行 |
|      |            |      |      |

|                                |
|--------------------------------|
| 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（予約領域）のアクセス禁止

【注意】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、将来の機能拡張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。

### 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、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うと、内部 ROM、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。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。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て、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事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が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・電話番号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 エレクトロニクス販売株式会社 〒100-0004 千代田区大手町 2-6-2（日本ビル）

(03)5201-5307

■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/>