発行日: 2013年3月12日

# RENESAS TECHNICAL UPDATE

〒211-8668 神奈川県川崎市中原区下沼部1753 ルネサスエレクトロニクス株式会社 問合せ窓口 http://japan.renesas.com/contact/

E-mail: csc@renesas.com

製品分類		MPU & MCU	発行番号	TN-	-16C-A229A/J	Rev.	第1版	
題名	R32C/102グループ、R32C/151グループ、R32C/152グループ、 R32C/153グループ、R32C/156グループ、R32C/157グループ CANモジュールに関するユーザーズマニュアルの誤記訂正			情報分類	技術情報			
適用製品	R32C R32C	/102グループ /151グループ、R32C/152グループ /153グループ、R32C/156グループ /157グループ	対象ロット等	関連資料	左記適用製品のユー アル ハードウェア約		ぐマニュ	

上記適用製品のユーザーズマニュアル ハードウェア編の CAN モジュール章において誤記がありましたので、以下のとおり訂正いたします。

なお、ページ番号、章番号などはR32C/151グループを例に記載しています。その他の製品のページ番号、章番号などにつきましては最終ページの表を参照してください。

## 〈訂正内容〉

## •Page 461 of 619

25.1.20.8 BLIFビットの説明を以下のとおり訂正、加筆いたします。

#### 【誤】

CANモジュールがCANオペレーションモードの間、CANバス上に32の連続するドミナントビットを検出すると、"1"になります。

"1"になった後、以下のどちらかで再検出します。

- •このビットを"1"から"0"にした後、レセシブビットを検出
- このビットを"1"から"0"にした後、CANリセットモードもしくはCAN Haltモードに遷移し、再度 CANオペレーションモードに遷移

#### 【正】

CANモジュールがCANオペレーションモードの間、CANバス上に32の連続するドミナントビットを検出すると、"1"になります。

"1"になった後、以下のいずれかの条件が成立するとバスロックを再検出できるようになります。

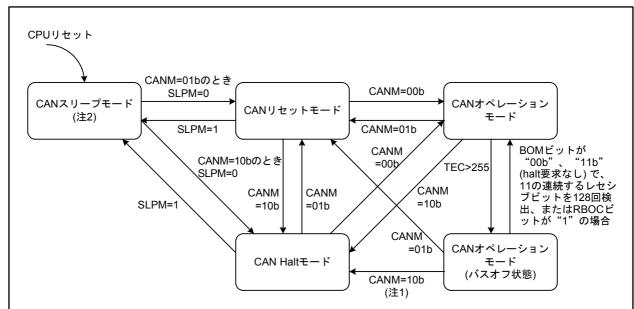
- •このビットを"1"から"0"にした後、レセシブビットを検出(バスロック解消)
- このビットを"1"から"0"にした後、CANリセットモードに遷移し、再度CANオペレーションモードに遷移(内部リセット)

#### 発行日: 2013年3月12日

## •Page 470 of 619

図25.34に以下のとおり注3を追加いたします。

## 【誤】



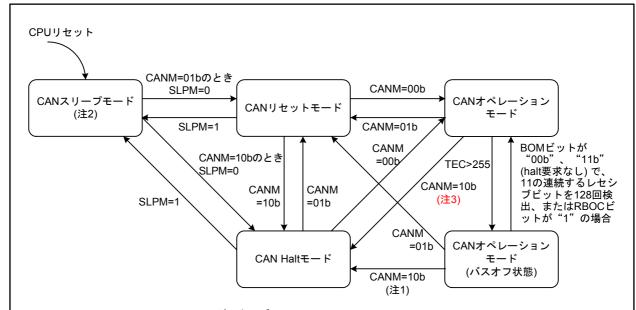
CANM, SLPM, BOM, RBOC: CiCTLRレジスタのビット

注1. バスオフ状態からCAN Haltモードへの遷移タイミングは、BOMビットの設定に依存します。 BOMビットが"01b"のとき、状態遷移のタイミングはバスオフ状態への遷移直後になります。 BOMビットが"10b"のとき、状態遷移のタイミングはバスオフ状態終了時になります。 BOMビットが"11b"のとき、状態遷移のタイミングはCANMビットが"10b"(CAN Haltモード)の設定時になります。

注2. CANスリープモードを設定/解除する場合は、SLPMビットを変更してください。

図25.34 CAN動作モード間の遷移 (i=0, 1)

#### 【正】



CANM, SLPM, BOM, RBOC: CiCTLRレジスタのビット

- 注1. バスオフ状態からCAN Haltモードへの遷移タイミングは、BOMビットの設定に依存します。 BOMビットが"01b"のとき、状態遷移のタイミングはバスオフ状態への遷移直後になります。 BOMビットが"10b"のとき、状態遷移のタイミングはバスオフ状態終了時になります。 BOMビットが"11b"のとき、状態遷移のタイミングはCANMビットを"10b"(CAN Haltモード)にしたときになります。
- 注2. CANスリープモードを設定/解除する場合は、SLPMビットを変更してください。
- 注3. CANバスがドミナントレベルでロックされている間は、CAN Haltモードに遷移しません。その場合は、CANリセットモードに遷移してください。

#### 図25.34 CAN動作モード間の遷移 (i=0, 1)

#### •Page 472 of 619

表25.9を以下のとおり加筆、訂正いたします。

【誤】 表25.9 CAN リセットモードと CAN Haltモードでの動作

モード	受信	送信	バスオフ
CANリセット	メッセージ受信の終了を待	メッセージ送信の終了を	バスオフ復帰 <mark>の終了</mark> を待たずに
モード	たずにCANリセットモード	待って CAN リセットモード	CANリセットモードに遷移
	に遷移	に遷移(注1、4)	
CAN Halt	メッセージ受信の終了を	メッセージ送信の終了を	【BOMビットが"00b"の場合】
モード	待ってCAN Haltモードに遷	待ってCAN Haltモードに遷	バスオフ復帰後のみ、プログ
	移(注2、3)	移(注1、4)	ラムのHalt要求を受け付ける
			【BOMビットが"01b"の場合】
			バスオフ復帰 <mark>の終了</mark> を待たず
			に自動的にCAN Haltモード
			に遷移(プログラムのHalt要
			求とは無関係に)
			【BOMビットが"10b"の場合】
			バスオフ復帰 <mark>の終了</mark> を待って
			自動的にCAN Haltモードに
			遷移(プログラムのHalt要求
			とは無関係に)
			【BOMビットが"11b"の場合】
			- バスオフ中にプログラムによ
			るHalt要求があると、CAN
			Haltモードに遷移(バスオフ
			復帰 <mark>の終了</mark> を待たずに)

BOMビット: CiCTLR レジスタのビット(i=0, 1)

- 注1. いくつかのメッセージが送信要求されている場合、最初の送信完了後にモードを遷移します。サスペンドトランスミッション中に CAN リセットモードが要求されている状態では、バスアイドルになったとき、次の送信が終了したとき、または CAN モジュールが受信になったときに、モードを遷移します。
- 注2. CANバスがドミナントレベルでロックされた場合、CiEIFR レジスタのBLIF ビットをモニタすると、 プログラムはバスロック状態を検出できます。
- 注3. CAN Haltモードが要求された後、受信中にCANバスエラーが発生すると、CAN Haltモードに遷移します。
- 注4. CAN リセットモードまたは CAN Halt モードが要求された後、送信中に CAN バスエラーまたは CAN アービトレーションロストが発生すると、要求された CAN モードに 遷移します。

【正】 表25.9 CAN リセットモードと CAN Haltモードでの動作

モード	受信	送信	バスオフ
CANリセット	メッセージ受信の終了を待	メッセージ送信の終了を	バスオフ復帰を待たずにCAN
モード	たずにCANリセットモード	待って CAN リセットモード	リセットモードに遷移
	に遷移	に遷移(注1、4)	
CAN Halt	メッセージ受信の終了を	メッセージ送信の終了を	【BOMビットが"00b"の場合】
モード	待ってCAN Haltモードに遷	待ってCAN Haltモードに遷	バスオフ復帰後のみ、プログ
	移(注2、3)	移(注1、 <mark>2、</mark> 4)	ラムのHalt要求を受け付ける
			【BOM ビットが"01b"の場合】
			バスオフ復帰を待たずに自動
			的にCAN Haltモードに遷移(
			プログラムのHalt要求とは無
			関係に)
			【BOM ビットが"10b"の場合】
			バスオフ復帰を待って自動的
			にCAN Haltモードに遷移(プ
			ログラムのHalt要求とは無関
			係に)
			【BOMビットが"11b"の場合】
			バスオフ中にプログラムによ
			るHalt要求があると、CAN
			Haltモードに遷移(バスオフ
			復帰を待たずに)

BOMビット: CiCTLR レジスタのビット(i=0, 1)

- 注1. いくつかのメッセージ送信が要求されている場合、最初のメッセージ送信が完了した後にモードを 遷移します。サスペンドトランスミッション中に CAN リセットモードが要求されている状態では、 バスアイドルになったとき、次の送信が終了したとき、またはCANモジュールが受信になったとき に、モードを遷移します。
- 注2. CANバスがドミナントレベルでロックされた場合、CiEIFR レジスタのBLIF ビットをモニタすると、 プログラムはバスロックを検出できます。CAN バスがドミナントレベルでロックされている間は、 CAN Haltモードに遷移しません。この場合は、CANリセットモードに遷移してください。
- 注3. CAN Haltモードが要求された後、受信中にCANバスエラーが発生すると、CAN Haltモードに遷移し ます (ただし、CAN バスがドミナントレベルでロックされている場合は、CAN Haltモードに遷移し ません)。
- 注4. CAN リセットモードまたは CAN Halt モードが要求された後、送信中に CAN バスエラーまたは CAN アービトレーションロストが発生すると、要求された動作モードに遷移します(ただし、CANバスが ドミナントレベルでロックされている場合は、CAN Haltモードに遷移しません)。

## 【関連資料】

海田制口	マーニマルタ新 次州平日	ページ番号、図表番号			
適用製品	マニュアル名称、資料番号	BLIF	図x.34	表x.9	
R32C/102グループ	R32C/102グループ ユーザーズマニュアル	Page 407	Page 416	Page 418	
	ハードウェア編 Rev.1.01	24.1.20.8	図24.34	表 24.9	
	(RJJ09B0613-0101)				
R32C/151 グループ	R32C/151グループ ユーザーズマニュアル	Page 461	Page 470	Page 472	
	ハードウェア編 Rev.1.10	25.1.20.8	図25.34	表 25.9	
	(RJJ09B0535-0110)				
R32C/152グループ	R32C/152グループ ユーザーズマニュアル	Page 475	Page 484	Page 486	
	ハードウェア編 Rev.1.10	25.1.20.8	図25.34	表 25.9	
	(RJJ09B0536-0110)				
R32C/153グループ	R32C/153グループ ユーザーズマニュアル	Page 489	Page 498	Page 500	
	ハードウェア編 Rev.1.10	25.1.20.8	図25.34	表 25.9	
	(RJJ09B0537-0110)				
R32C/156グループ	R32C/156グループ ユーザーズマニュアル	Page 460	Page 469	Page 471	
	ハードウェア編 Rev.1.10	25.1.20.8	図 25.34	表 25.9	
	(RJJ09B0538-0110)				
R32C/157グループ	R32C/157グループ ユーザーズマニュアル	Page 474	Page 483	Page 485	
	ハードウェア編 Rev.1.10	25.1.20.8	図25.34	表 25.9	
	(RJJ09B0539-0110)				

以上