

お客様各位

---

## カタログ等資料中の旧社名の扱いについて

---

2010年4月1日を以ってNECエレクトロニクス株式会社及び株式会社ルネサステクノロジが合併し、両社の全ての事業が当社に承継されております。従いまして、本資料中には旧社名での表記が残っておりますが、当社の資料として有効ですので、ご理解の程宜しくお願ひ申し上げます。

ルネサスエレクトロニクス ホームページ (<http://www.renesas.com>)

2010年4月1日

ルネサスエレクトロニクス株式会社

【発行】ルネサスエレクトロニクス株式会社 (<http://www.renesas.com>)

【問い合わせ先】 <http://japan.renesas.com/inquiry>

## ご注意書き

1. 本資料に記載されている内容は本資料発行時点のものであり、予告なく変更することがあります。当社製品のご購入およびご使用にあたりましては、事前に当社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、当社ホームページなどを通じて公開される情報に常にご注意ください。
2. 本資料に記載された当社製品および技術情報の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。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。
3. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。
4. 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。
5. 輸出に際しては、「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。本資料に記載されている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の目的で使用しないでください。また、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に使用することができません。
6. 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、誤りが無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。
7. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「高品質水準」および「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途に当社製品を使用することができません。また、お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、意図されていない用途に当社製品を使用することができません。当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途または意図されてい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生じた損害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。なお、当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。  
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  
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、生命維持を目的として設計されていない医療機器（厚生労働省定義の管理医療機器に相当）  
特定水準： 航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの、治療行為（患部切り出し等）を行うもの、その他直接人命に影響を与えるもの）（厚生労働省定義の高度管理医療機器に相当）またはシステム等
8. 本資料に記載された当社製品のご使用につき、特に、最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他諸条件につきましては、当社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。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、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、社会的損害など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、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。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、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
10. 当社製品の環境適合性等、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、当社は、一切その責任を負いません。
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固くお断りいたします。
12. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせその他お気付きの点等がございましたら当社営業窓口までご照会ください。

注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサスエレクトロニクス株式会社およびルネサスエレクトロニクス株式会社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。

# アプリケーション・ノート

## 78K0S/Kx1+

サンプル・プログラム（16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00）

### ワンショット・パルス出力編

この資料は、サンプル・プログラムの動作概要や使用方法、および16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能の設定方法や活用方法を説明したものです。サンプル・プログラムでは、16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能を使用し、TI000端子に入力される外部信号の立ち上がりエッジを検出してから一定の遅延時間後に、ワンショット・パルスを出力します。また、スイッチ入力回数に応じて、パルスのアクティブ幅を変更します。

#### 対象デバイス

78K0S/KA1+マイクロコントローラ  
 78K0S/KB1+マイクロコントローラ  
 78K0S/KU1+マイクロコントローラ  
 78K0S/KY1+マイクロコントローラ

#### 目次

第1章 概要 ... 3	
1.1 初期設定の主な内容 ... 3	
1.2 メイン・ループ以降の内容 ... 4	
第2章 回路図 ... 5	
2.1 回路図 ... 5	
2.2 周辺ハードウェア ... 5	
第3章 ソフトウェアについて ... 6	
3.1 ファイル構成 ... 6	
3.2 使用する内蔵周辺機能 ... 7	
3.3 初期設定と動作概要 ... 7	
3.4 フロー・チャート ... 9	
第4章 設定方法について ... 10	
4.1 16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能の設定 ... 10	
4.2 ワンショット・パルスのアクティブ幅の設定 ... 27	
4.3 チャタリング検出時間の設定 ... 28	
第5章 システム・シミュレータ SM+での動作確認 ... 29	
5.1 サンプル・プログラムのビルド ... 29	
5.2 SM+での動作 ... 31	
第6章 関連資料 ... 35	
付録A プログラム・リスト ... 36	
付録B 改版履歴 ... 49	

資料番号 U18891JJ2V0AN00（第2版）

発行年月 July 2008 NS

- 本資料に記載されている内容は2008年7月現在のものです、今後、予告なく変更することがあります。量産設計の際には最新の個別データ・シート等をご参照ください。
- 文書による当社の事前の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。当社は、本資料の誤りに関し、一切その責を負いません。
- 当社は、本資料に記載された当社製品の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、一切その責を負いません。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。
- 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。お客様の機器の設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関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、一切その責を負いません。
- 当社は、当社製品の品質、信頼性の向上に努めておりますが、当社製品の不具合が完全に発生しないことを保証するものではありません。当社製品の不具合により生じた生命、身体および財産に対する損害の危険を最小限度にするために、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等安全設計を行ってください。
- 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「特別水準」およびお客様に品質保証プログラムを指定していただく「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。

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

特別水準：輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置、生命維持を目的として設計されていない医療機器

特定水準：航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器、生命維持のための装置またはシステム等

当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。意図されていない用途で当社製品の使用をお客様が希望する場合には、事前に当社販売窓口までお問い合わせください。

(注)

- (1) 本事項において使用されている「当社」とは、NECエレクトロニクス株式会社およびNEC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う。
- (2) 本事項において使用されている「当社製品」とは、(1)において定義された当社の開発、製造製品をいう。

# 第1章 概 要

このサンプル・プログラムでは、16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能の使用例を示しています。TI000端子に入力される外部信号の立ち上がりエッジを検出してから一定の遅延時間後に、ワンショット・パルスを出力します。また、スイッチの入力回数に応じて、パルスのアクティブ幅を変更します。

## 1.1 初期設定の主な内容

初期設定の主な内容は、次のとおりです。

システム・クロック・ソースとして、高速内蔵発振器を選択<sup>注</sup>

ウォッチドッグ・タイマの動作停止

V<sub>LVI</sub> (低電圧検出電圧) を4.3 V ± 0.2 Vに設定

V<sub>DD</sub> (電源電圧) > V<sub>LVI</sub>になったあとに、V<sub>DD</sub> < V<sub>LVI</sub>を検出した場合、内部リセット (LVIリセット) 信号を発生

CPUクロック周波数を8 MHzに設定

入出力ポートの設定

16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00の設定

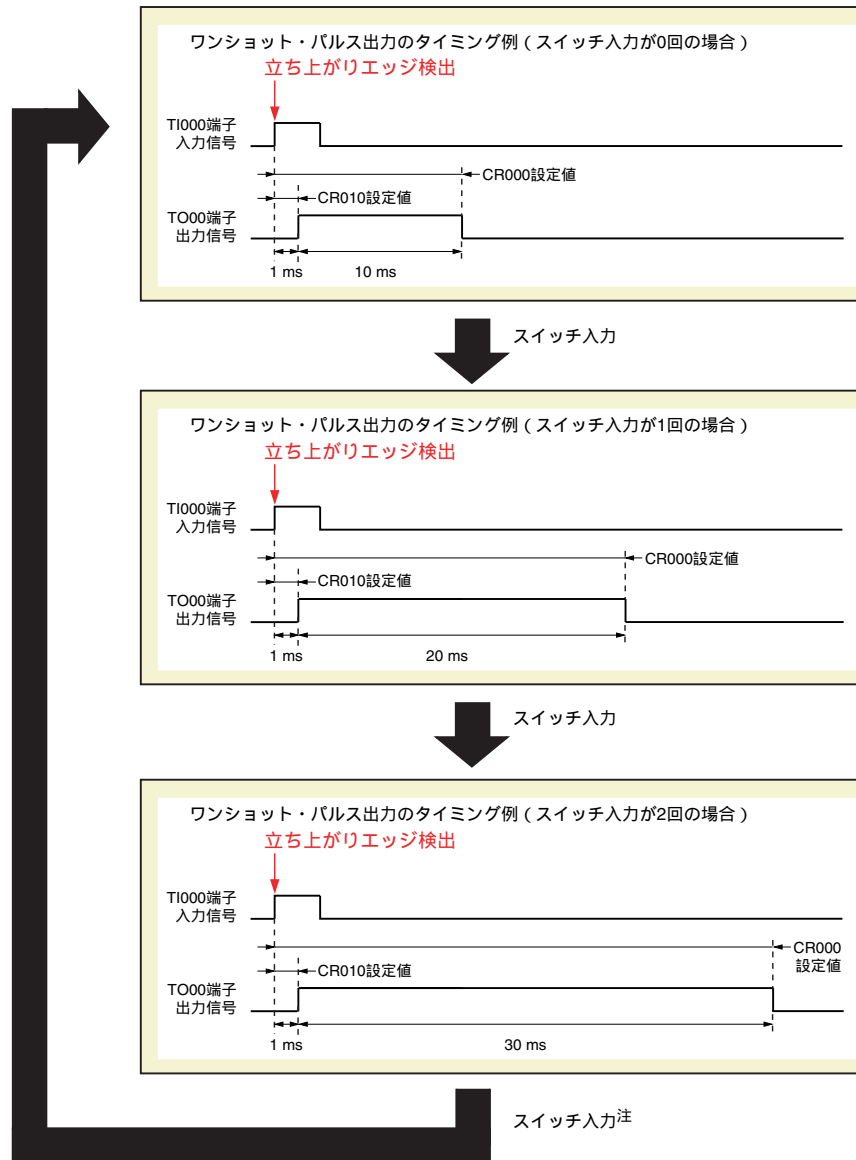
- ・ CR000とCR010をコンペア・レジスタに設定
  - ・ TI000端子の有効エッジ検出からアクティブ出力までの遅延時間を1 ms (0.5 μs × 2000) に設定
  - ・ 出力のアクティブ幅を10 ms (0.5 μs × 20000) に設定
  - ・ カウント・クロックをf<sub>XP</sub>/2<sup>2</sup> (2 MHz) に設定
  - ・ TI000端子の有効エッジを立ち上がりエッジに設定
  - ・ 出力モードをワンショット・パルス出力に設定
  - ・ CR010とTM00の一致およびCR000とTM00の一致によるタイマ出力反転を許可に設定
  - ・ タイマ出力初期値を0 (タイマ出力F/Fをリセット (0)) に設定
  - ・ タイマ出力 (TO00端子出力) を許可に設定
  - ・ 動作モードをTI000端子の有効エッジでクリア&スタートに設定
- INTP1 (外部割り込み) の有効エッジを立ち下がりエッジに設定  
INTP1の割り込みを許可

**注** オプション・バイトで設定します。

## 1.2 メイン・ループ以降の内容

初期設定完了後は、TI000端子に入力される外部信号の立ち上がりエッジを検出してから一定の遅延時間後に、ワンショット・パルスを出力します。

また、スイッチ入力によるINTP1端子の立ち下がりエッジを検出したら、INTP1の割り込み処理を行います。INTP1端子の立ち下がりエッジを検出してから、約10 ms経過後に、INTP1がハイ・レベル（スイッチがOFF）であった場合は、チャタリングであると判定します。エッジ検出してから約10 ms経過後に、INTP1がロウ・レベル（スイッチがON）であった場合は、スイッチの入力回数に応じて、パルスのアクティブ幅を変更します。



**注** スイッチ入力が3回目以降の場合は、0回目からのパルスのアクティブ幅の繰り返しになります。

**注意** デバイス使用上の注意事項については、各製品のユーザーズ・マニュアル ([78K0S/KU1+](#), [78K0S/KY1+](#), [78K0S/KA1+](#), [78K0S/KB1+](#)) を参照してください。



### 【コラム】チャタリングとは

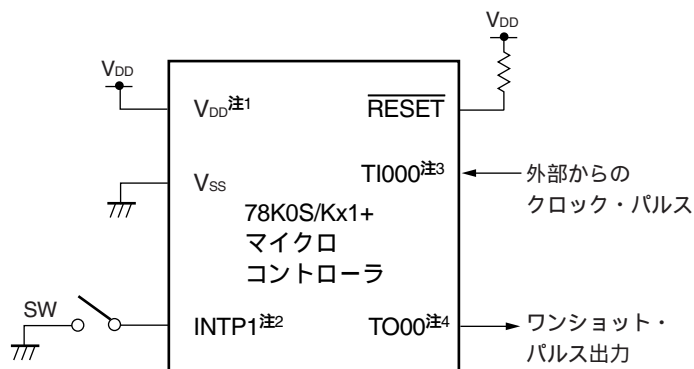
スイッチが切り替わった直後に、接点が機械的にばたつくことにより、電気信号がONとOFFを繰り返す現象のことです。

## 第2章 回路図

この章では、このサンプル・プログラムで使用する回路図および周辺ハードウェアを説明します。

### 2.1 回路図

回路図を次に示します。



注1. 4.5 V  $V_{DD}$  5.5 Vの電圧範囲で使用してください。

- |                            |                                  |
|----------------------------|----------------------------------|
| 2. INTP1/TxD6/P43:         | 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ |
| INTP1/P32:                 | 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ |
| 3. TI000/INTP0/P30:        | 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ |
| TI000/ANI0/TOH1/P20:       | 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ |
| 4. TO00/TI010/INTP2/P31:   | 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ |
| TO00/TI010/INTP0/ANI1/P21: | 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ |

注意1. AV<sub>REF</sub>端子はV<sub>DD</sub>に直接接続してください(78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラのみ)。

2. AV<sub>SS</sub>端子はGNDに直接接続してください(78K0S/KB1+マイクロコントローラのみ)。

3. 回路図中の端子およびAV<sub>REF</sub>, AV<sub>SS</sub>端子以外の未使用端子はすべて出力ポートのため、オープン(未接続)にしてください。

### 2.2 周辺ハードウェア

使用する周辺ハードウェアを次に示します。

#### ・スイッチ (SW)




ワンショット・パルス出力のアクティブ幅制御用入力として、スイッチを使用します。

## 第3章 ソフトウェアについて

この章では、ダウンロードする圧縮ファイルのファイル構成、使用するマイコンの内蔵周辺機能、サンプル・プログラムの初期設定と動作概要、およびフロー・チャートを説明します。

### 3.1 ファイル構成

ダウンロードする圧縮ファイルのファイル構成は、次のようになっています。

ファイル名	説明	同封圧縮 (*.zip) ファイル		
				
main.asm (アセンブリ言語版) ----- main.c (C言語版)	マイコンのハードウェア初期化処理とメイン処理のソース・ファイル	注1	注1	
op.asm	オプション・バイト設定用アセンブラ・ソース・ファイル (システム・クロック・ソースなどを設定)			
tm00one.prw	統合開発環境 PM+用ワーク・スペース・ファイル			
tm00one.prj	統合開発環境 PM+用プロジェクト・ファイル			
tm00one.pri tm00one.prs tm00one.prm	システム・シミュレータ SM+ for 78K0S/Kx1+用プロジェクト・ファイル		注2	
tm00one0.pnl	システム・シミュレータ SM+ for 78K0S/Kx1+用入出力パネル・ファイル (周辺ハードウェア動作を確認するために使用)		注2	
tm00one0.wvo	システム・シミュレータ SM+ for 78K0S/Kx1+用タイミング・チャート・ファイル (波形を確認するために使用)			

注1. アセンブリ言語版には「main.asm」、C言語版には「main.c」が同封されています。

2. 78K0S/KU1+マイクロコントローラには、同封されていません。

備考



: ソース・ファイルのみ同封



: 統合開発環境 PM+とシステム・シミュレータ SM+ for 78K0S/Kx1+で使用するファイルを同封



: システム・シミュレータ SM+ for 78K0S/Kx1+で使用するマイコン動作シミュレーション・ファイルを同封



## 3.2 使用する内蔵周辺機能

このサンプル・プログラムでは、マイコンに内蔵する次の周辺機能を使用します。

- ・ワンショット・パルス出力機能 : 16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00
- ・ $V_{DD} < V_{LVI}$ 検出 : 低電圧検出 (LVI) 回路
- ・スイッチ入力 : INTP1<sup>注1</sup> (外部割り込み)
- ・外部からのパルス入力 : TI000<sup>注2</sup> (タイマ入力)
- ・ワンショット・パルス出力 : TO00<sup>注3</sup> (タイマ出力)

- 注1. INTP1/P43: 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ  
 INTP1/P32: 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ
2. TI000/INTP0/P30: 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ  
 TI000/ANI0/TOH1/P20: 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ
3. TO00/TI010/INTP2/P31: 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ  
 TO00/TI010/INTP0/ANI1/P21: 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ

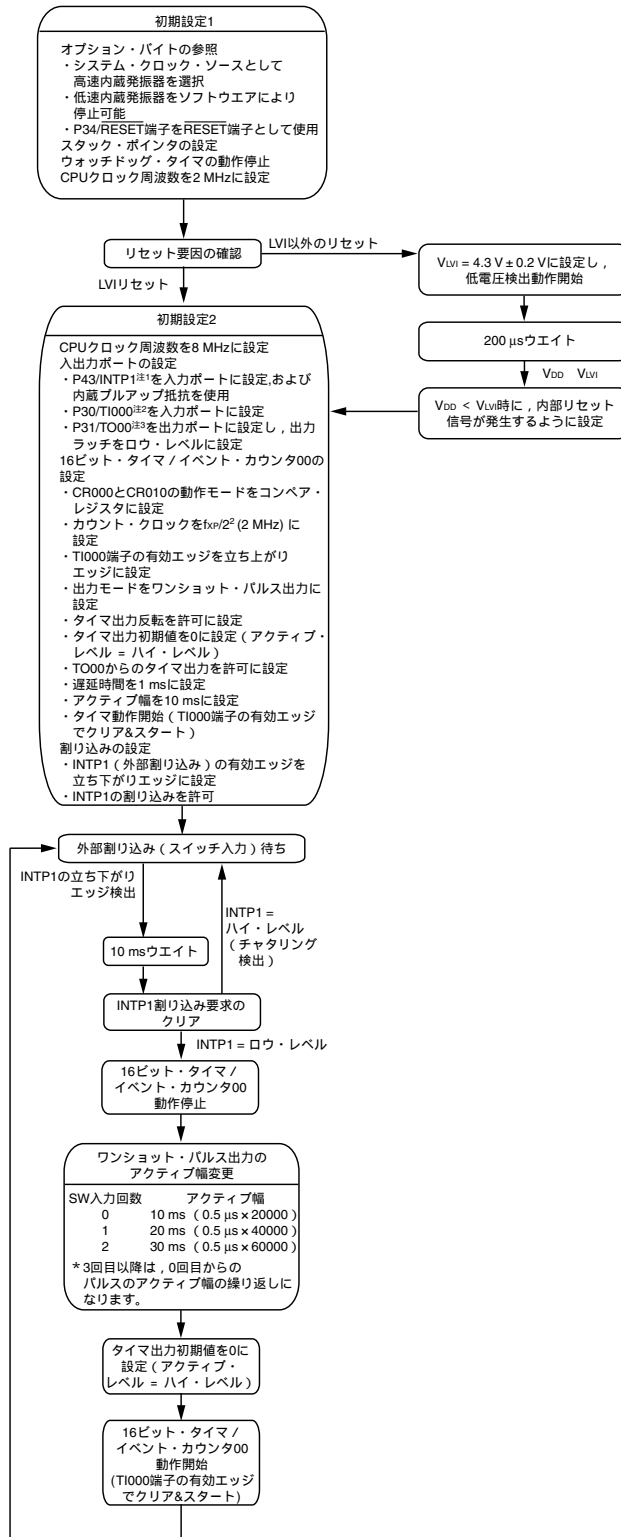
## 3.3 初期設定と動作概要

このサンプル・プログラムでは、初期設定にて、低電圧検出機能の設定、クロック周波数の選択、入出力ポートの設定、16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00 (ワンショット・パルス出力機能) の設定、割り込みの設定などを行います。

初期設定完了後は、TI000端子に入力される外部信号の立ち上がりエッジを検出して、一定の遅延時間後に、ワンショット・パルスを出力します。

また、スイッチ入力によるINTP1端子の立ち下がりエッジを検出したら、INTP1の割り込み処理を行います。INTP1端子の立ち下がりを検出してから、約10 ms経過後に、INTP1がハイ・レベル (スイッチがOFF) であった場合は、チャタリングであると判定します。エッジ検出してから約10 ms経過後に、INTP1がロウ・レベル (スイッチがON) であった場合は、スイッチの入力回数に応じて、パルスのアクティブ幅を変更します。

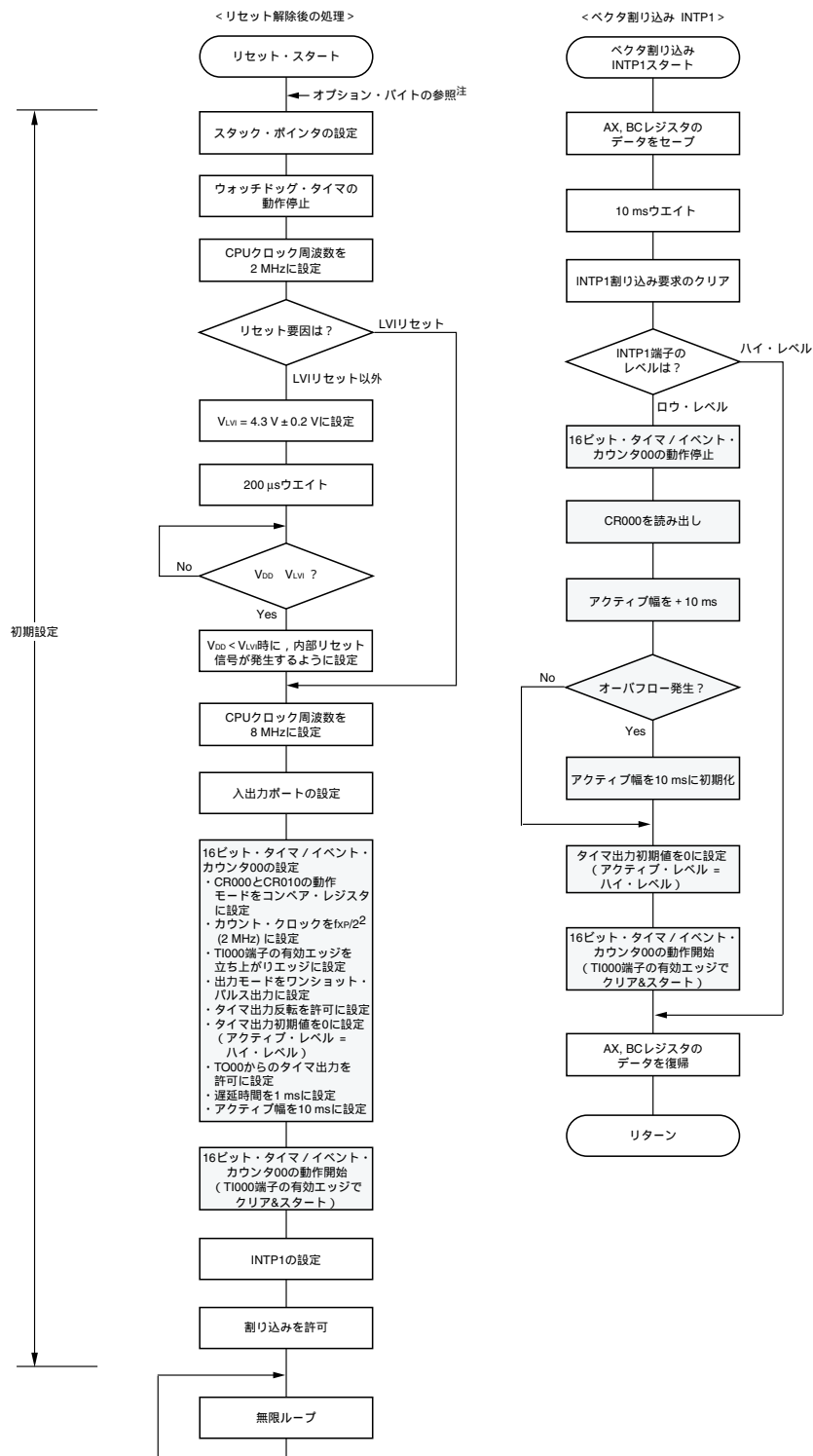
詳細については、次の状態遷移図（ステート・チャート）に示します。



- 注1. INTP1/P43: 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ  
INTP1/P32: 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ
2. TI000/P30: 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ  
TI000/P20: 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ
3. TO00/P31: 78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ  
TO00/P21: 78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ

### 3.4 フロー・チャート

このサンプル・プログラムのフロー・チャートを次に示します。



注 オプション・バイトの参照は、リセット解除後に、マイコンが自動的に行います。このサンプル・プログラムでは、オプション・バイトの参照により、次の内容が設定されます。

- ・システム・クロック・ソースとして、高速内蔵発振クロック (8 MHz (TYP.)) を使用
- ・低速内蔵発振器をソフトウェアで停止可
- ・P34/RESET端子をRESET端子として使用

## 第4章 設定方法について

この章では、16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能について説明します。

その他の初期設定については、[78K0S/Kx1+ サンプル・プログラム\(初期設定\) LED点灯のスイッチ制御編 アプリケーション・ノート](#)を、割り込みについては、[78K0S/Kx1+ サンプル・プログラム\(割り込み\) スイッチ入力による外部割り込み編 アプリケーション・ノート](#)を、低電圧検出(LVI)については、[78K0S/Kx1+ サンプル・プログラム\(低電圧検出\) 2.7V未満検出時リセット発生編 アプリケーション・ノート](#)を参照してください。

レジスタ設定方法の詳細については、各製品のユーザーズ・マニュアル([78K0S/KU1+](#)、[78K0S/KY1+](#)、[78K0S/KA1+](#)、[78K0S/KB1+](#))を参照してください。

アセンブラ命令については、[78K0Sシリーズ 命令編 ユーザーズ・マニュアル](#)を参照してください。

### 4.1 16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能の設定

16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能を使用する際に使用するレジスタには、主に次の9種類があります。

- ・キャプチャ/コンペア・コントロール・レジスタ00 (CRC00)
- ・16ビット・タイマ・キャプチャ/コンペア・レジスタ000 (CR000)
- ・16ビット・タイマ・キャプチャ/コンペア・レジスタ010 (CR010)
- ・プリスケアラ・モード・レジスタ00 (PRM00)
- ・16ビット・タイマ出力コントロール・レジスタ00 (TOC00)
- ・16ビット・タイマ・モード・コントロール・レジスタ00 (TMC00)
- ・ポート・レジスタx (Px)<sup>注</sup>
- ・ポート・モード・レジスタx (PMx)<sup>注</sup>
- ・ポート・モード・コントロール・レジスタx (PMCx)<sup>注</sup>

**注** ワンショット・パルス出力機能では、TO00端子をタイマ出力として使用するので、Px, PMx, PMCxレジスタを次のように設定します。また、外部トリガに同期したワンショット・パルスを出力する場合、TI000端子をタイマ入力として使用するので、Px, PMx, PMCxレジスタを次のように設定します。

・TO00端子

	Pxレジスタ	PMxレジスタ	PMCxレジスタ
78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ	P31 = 0	PM31 = 0	設定不要
78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ	P21 = 0	PM21 = 0	PMC21 = 0

・TI000端子

	Pxレジスタ	PMxレジスタ	PMCxレジスタ
78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ	設定不要	PM30 = 1	設定不要
78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ	設定不要	PM20 = 1	PMC20 = 0

<ワンショット・パルス出力として使用する場合の基本的な動作設定手順例>

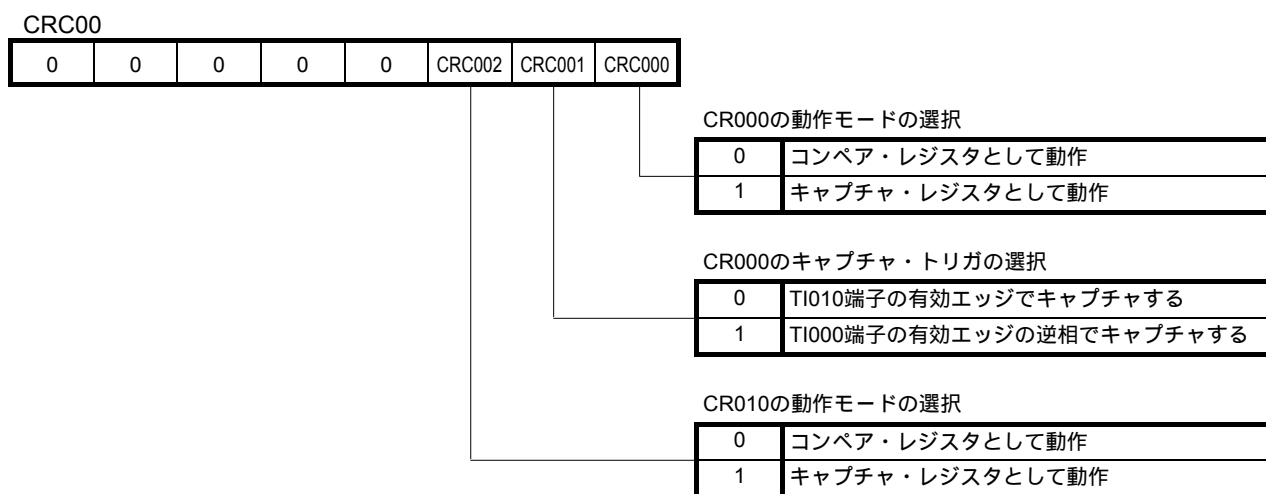
- CRC00レジスタの設定
- CR000, CR010レジスタに任意の値（0000Hは設定不可）を設定
- PRM00レジスタでカウント・クロックを設定
- TOC00レジスタの設定
- TMC00レジスタの設定：動作開始

注意 ~ は順不同です。

(1) CRC00レジスタの設定

CRC00レジスタは，CR000，CR010レジスタの動作を制御するレジスタです。

図4 - 1 キャプチャ/コンペア・コントロール・レジスタ00 (CRC00) のフォーマット



- 注意1. CRC00レジスタは，必ずタイマ動作を停止してから設定してください。
2. TMC00レジスタで，TM00とCR000の一致でクリア&スタート・モードを選択したとき，CR000レジスタをキャプチャ・レジスタに指定しないでください。

(2) CR000レジスタの設定

CR000レジスタは，キャプチャ・レジスタとコンペア・レジスタの機能をあわせ持ったレジスタです。

図4 - 2 16ビット・タイマ・キャプチャ/コンペア・レジスタ000 (CR000) のフォーマット



CR000をコンペア・レジスタとして使用するとき  
 CR000に設定した値と16ビット・タイマ・カウンタ00 (TM00) のカウント値を常に比較し，一致したときに割り込み要求 (INTTM00) を発生します。

- 注意1. TM00とCR000の一致でクリア&スタート・モードの場合，CR000レジスタには0000H以外の値を設定してください。フリー・ランニング・モードおよびTI000端子の有効エッジのクリア&スタート・モードにおいて，CR000レジスタに0000Hを設定した場合は，オーバフロー（FFFFH）後，0000Hから0001Hになるときに割り込み要求（INTTM000）を発生します。
2. CR000レジスタの変更値が16ビット・タイマ・カウンタ00（TM00）の値より小さいとき，TM00レジスタはカウントを継続しオーバフローして0から再カウントします。したがって，CR000レジスタの変更後の値が変更前の値よりも小さいときは，CR000レジスタを変更後，タイマをリセットし，再スタートさせる必要があります。
  3. TM00カウンタ停止後のCR000レジスタの値は保証されません。
  4. コンペア・モードに設定したCR000レジスタは，キャプチャ・トリガが入力されてもキャプチャ動作を行いません。
  5. TM00カウンタ動作中にCR000レジスタを変更すると，誤動作する可能性があります。

### （3）CR010レジスタの設定

CR010レジスタは，キャプチャ・レジスタとコンペア・レジスタの機能をあわせ持ったレジスタです。

図4 - 3 16ビット・タイマ・キャプチャ/コンペア・レジスタ010（CR010）のフォーマット



CR010をコンペア・レジスタとして使用するとき

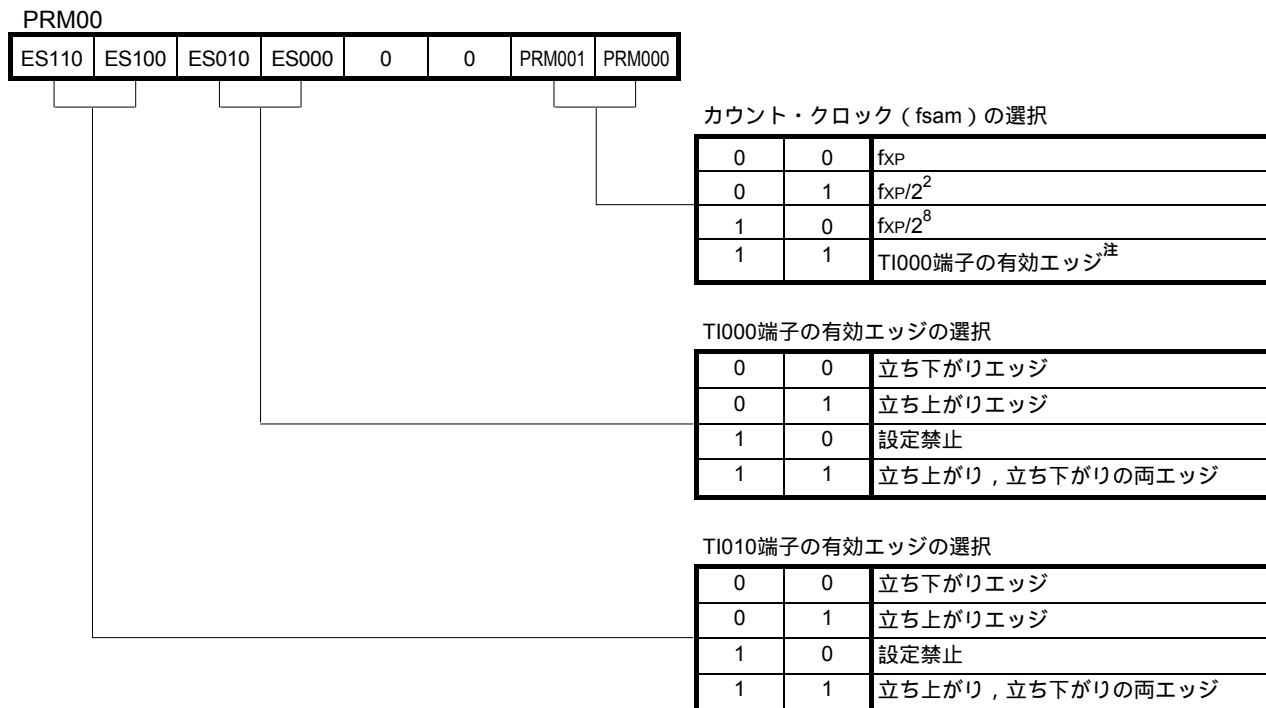
CR010に設定した値と16ビット・タイマ・カウンタ00（TM00）のカウント値を常に比較し，一致したときに割り込み要求（INTTM010）を発生します。

- 注意1. フリー・ランニング・モードおよびTI000端子の有効エッジのクリア&スタート・モードにおいて，CR010に0000Hを設定した場合は，オーバフロー（FFFFH）後，0000Hから0001Hになるときに割り込み要求（INTTM010）を発生します。
2. CR010レジスタの変更値がTM00カウンタの値より小さいとき，TM00カウンタはカウントを継続しオーバフローして0から再カウントします。したがって，CR010レジスタの変更後の値が変更前の値よりも小さいときは，CR010レジスタを変更後，タイマをリセットし，再スタートさせる必要があります。
  3. TM00カウンタ停止後のCR010レジスタの値は保証されません。
  4. コンペア・モードに設定したCR010レジスタは，キャプチャ・トリガが入力されてもキャプチャ動作を行いません。
  5. TM00カウンタ動作中にCR010レジスタを変更すると，誤動作する可能性があります。

(4) PRM00レジスタの設定

PRM00レジスタは、TM00カウンタのカウント・クロックおよびTI000，TI010端子入力の有効エッジを設定するレジスタです。

図4 - 4 プリスケーラ・モード・レジスタ00 (PRM00) のフォーマット



注 外部クロックは内部クロック ( $f_{XP}$ ) の2周期分より長いパルスが必要とします。

備考  $f_{XP}$  : 周辺ハードウェアへのクロックの発振周波数

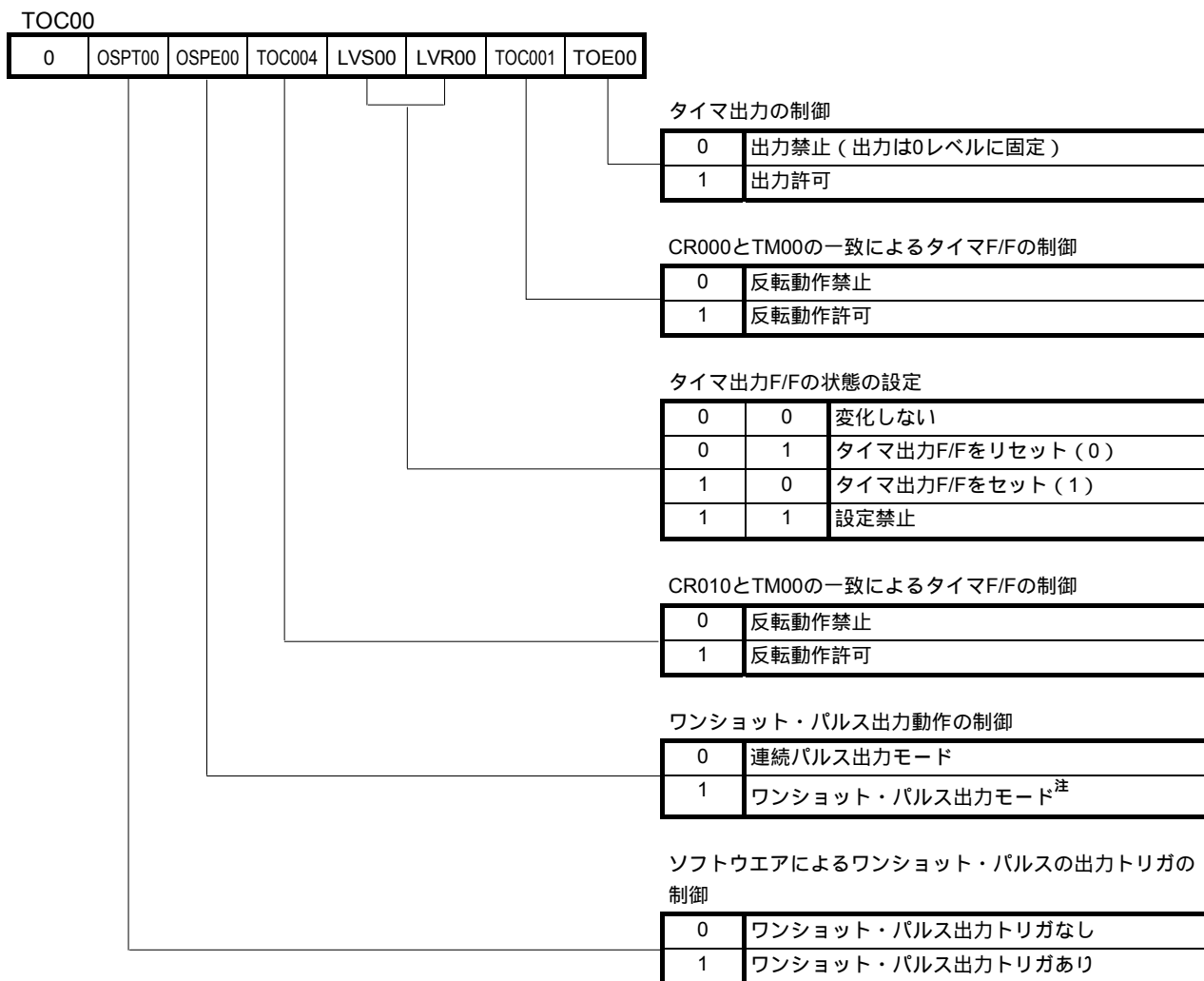
- 注意1. PRM00レジスタは、必ずタイマ動作を停止させてからデータを設定してください。
2. カウント・クロックにTI000端子の有効エッジを設定する場合、TI000端子の有効エッジでクリア & スタート・モードおよびTI000端子をキャプチャ・トリガに設定しないでください。
3. 次の場合、TI0n0端子 ( $n = 0, 1$ ) の有効エッジは検出されますので、注意してください。
- システム・リセット直後、TI0n0端子にハイ・レベルを入力し、TM00動作を許可
    - TI0n0端子の有効エッジを立ち上がりまたは両エッジに指定した場合は、TM00動作の許可直後に、立ち上がりエッジを検出
  - TI0n0端子がハイ・レベルのときにTM00動作を停止し、TI0n0端子にロウ・レベルを入力したあとにTM00動作を許可
    - TI0n0端子の有効エッジを立ち下がりまたは両エッジに指定した場合は、TM00動作の許可直後に、立ち下がりエッジを検出
  - TI0n0端子がロウ・レベルのときにTM00動作を停止し、TI0n0端子にハイ・レベルを入力したあとにTM00動作を許可
    - TI0n0端子の有効エッジを立ち上がりまたは両エッジに指定した場合は、TM00動作の許可直後に、立ち上がりエッジを検出

- 注意4. TI000の有効エッジをカウント・クロックで使用する場合、ノイズ除去のために $f_{XP}$ でサンプリングします。有効エッジをサンプリングして、有効レベルを2回検出することではじめてキャプチャ動作するため、短いパルス幅のノイズを除去できます。
5. TI010/TO00/Pxx端子を有効エッジの入力端子（TI010）として使用するときは、タイマ出力端子（TO00）として使用できません。また、タイマ出力端子（TO00）として使用するときは、有効エッジの入力端子（TI010）として使用できません。

(5) TOC00レジスタの設定

TOC00レジスタは、16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00の出力制御回路の動作を制御するレジスタです。タイマ出力F/Fのセット/リセット、出力の反転許可/禁止、タイマ出力（TO00端子出力）の許可/禁止、ワンショット・パルス出力動作の許可/禁止およびソフトウェアによるワンショット・パルスの出力トリガを設定します。

図4 - 5 16ビット・タイマ出力コントロール・レジスタ00（TOC00）のフォーマット



注 ワンショット・パルス出力モードは、フリー・ランニング・モード、TI000端子の有効エッジでクリア&スタート・モードでのみ正常動作します。TM00とCR000の一致でクリア&スタート・モードでは、オーバフローしないためワンショット・パルス出力はできません。

注意1. OSPT00以外は、必ずタイマ動作を停止してから設定してください。

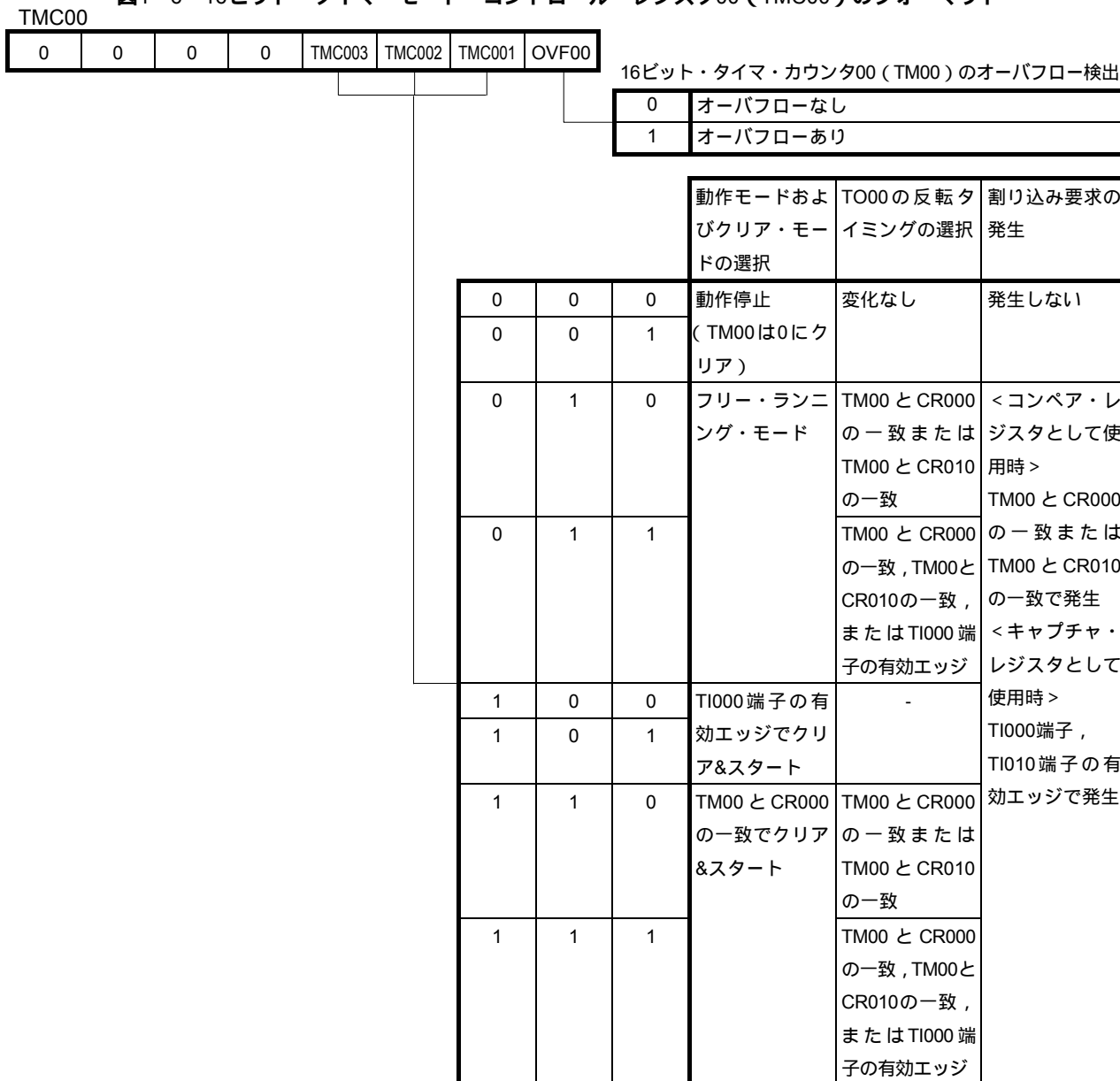


- 注意2. LVS00, LVR00は読み出すと, 0になっています。
3. OSPT00は, データ設定後に自動的にクリアされますので, 読み出すと0になっています。
  4. OSPT00は, ワンショット・パルス出力モード以外でセット(1)しないでください。
  5. OSPT00に連続してセット(1)するとき, PRM00レジスタで選択したカウント・クロック2周期分以上のライト間隔が必要です。
  6. TOE00が0の場合, 8ビット・メモリ操作命令でTOE00, LVS00とLVR00を同時に設定してください。TOE00が1の場合, 1ビット・メモリ操作命令でLVS00とLVR00を設定することができます。
  7. TI010/TO00/Pxx端子を有効エッジの入力端子(TI010)として使用するときは, タイマ出力端子(TO00)として使用できません。また, タイマ出力端子(TO00)として使用するときは, 有効エッジの入力端子(TI010)として使用できません。

(6) TMC00レジスタの設定

TMC00レジスタは, 16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00の動作モード, TM00カウンタのクリア・モード, 出力タイミングの設定およびオーバフローの検出するレジスタです。

図4-6 16ビット・タイマ・モード・コントロール・レジスタ00 (TMC00) のフォーマット

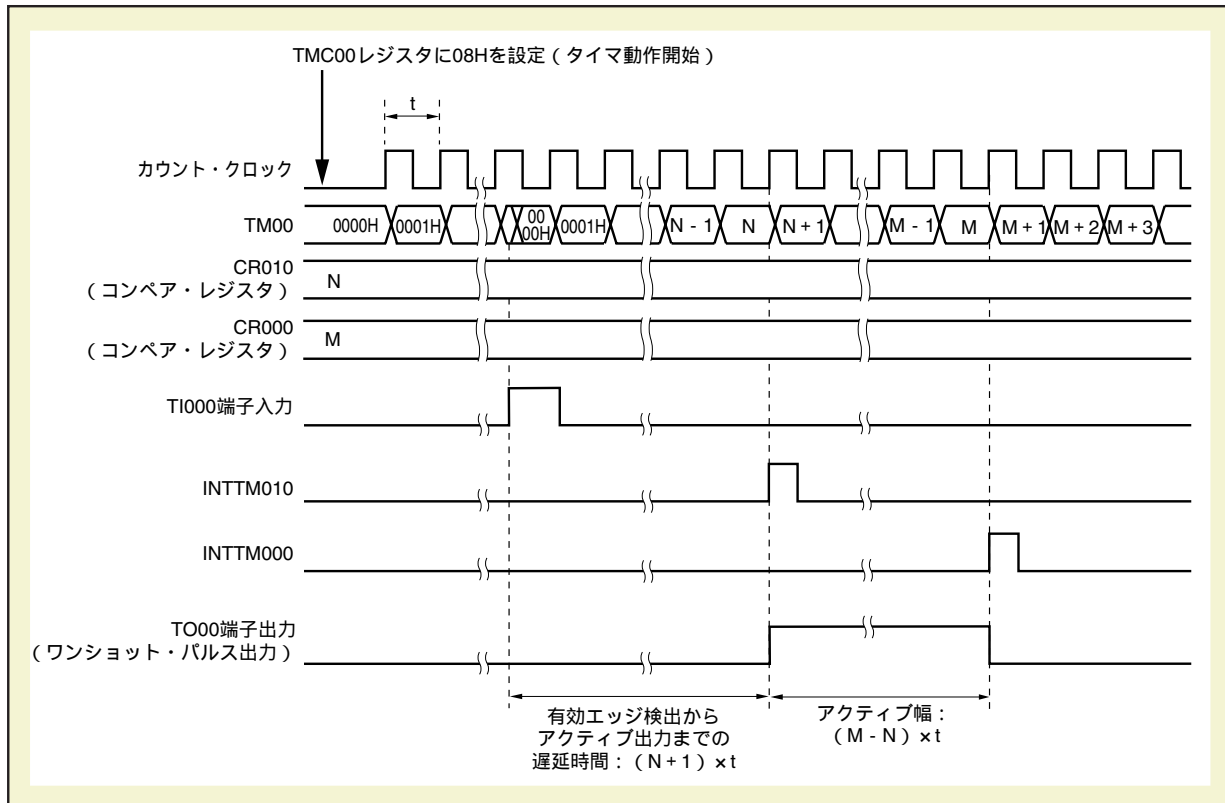


- 注意1. TM00カウンタは、TMC002, TMC003に0, 0（動作停止モード）以外の値を設定した時点で動作を開始します。動作を停止させるには、TMC002, TMC003に0, 0を設定してください。
2. OVF00フラグ以外のビットには、タイマ動作を停止してから書き込んでください。
3. タイマが停止している場合、TI000/TI010端子へ信号を入力しても、タイマ・カウントやタイマ割り込みは発生しません。
4. カウント・クロックにTI000端子の有効エッジを選択している場合を除き、STOPモードまたはシステム・クロック停止モードに設定する前に必ずタイマ動作を停止してください。システム・クロック開始時に、タイマが誤動作する可能性があります。
5. TI000端子の有効エッジは、タイマを停止してから、PRM00レジスタのビット4, 5で設定してください。
6. TM00とCR000の一致でクリア&スタート、TI000端子の有効エッジでクリア&スタート、フリー・ランニングのいずれかのモードを選択した場合、CR000レジスタの設定値がFFFFHで、TM00カウンタの値がFFFFHから0000Hに変化するとき、OVF00フラグが1に設定されます。
7. TM00カウンタがオーバフロー後、次のカウント・クロックがカウントされる（TM00カウンタが0001Hになる）前にOVF00フラグをクリアしても、再度セットされ、クリアは無効となります。
8. キャプチャ動作はカウント・クロックの立ち下がりで行われますが、割り込み要求（INTTM0n0: n = 0, 1）は次のカウント・クロックの立ち上がりで発生します。

【例 1】外部トリガによるワンショット・パルス出力を行う場合

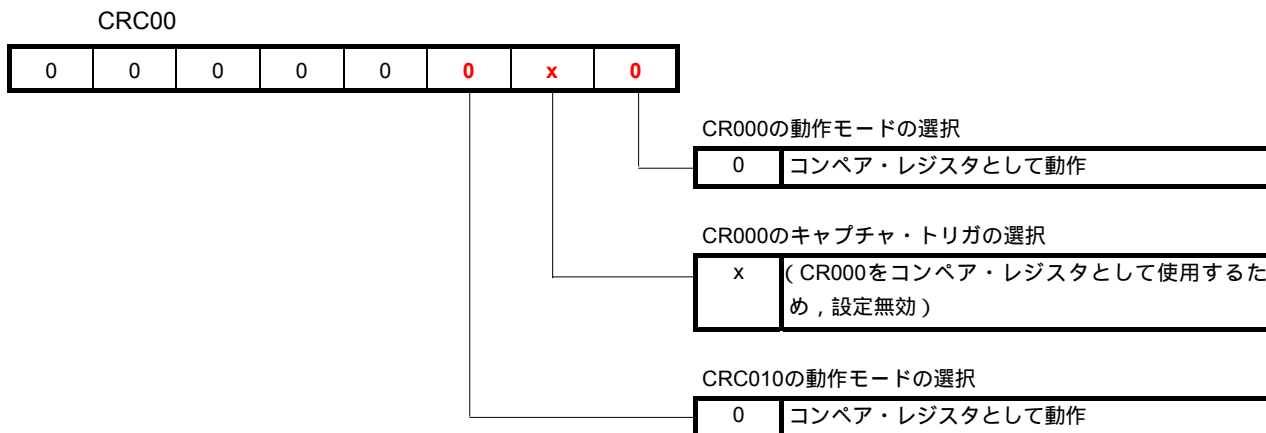
(カウント・クロック :  $f_{XP}/2^2$  ( $f_{XP} = 2 \text{ MHz}$ ), TI000端子の有効エッジ : 立ち上がりエッジ,  
 TO00出力の初期値 : ロウ・レベル, 有効エッジ検出からアクティブ出力までの遅延時間 : 1 ms,  
 アクティブ幅 : 10 ms)  
 (本サンプル・プログラム・ソースと同内容)

図4 - 7 外部トリガによるワンショット・パルス出力のタイミング例 (立ち上がりエッジ指定時)



備考 N < M

(1) レジスタの設定内容



CR010

設定値 (N) : 1999

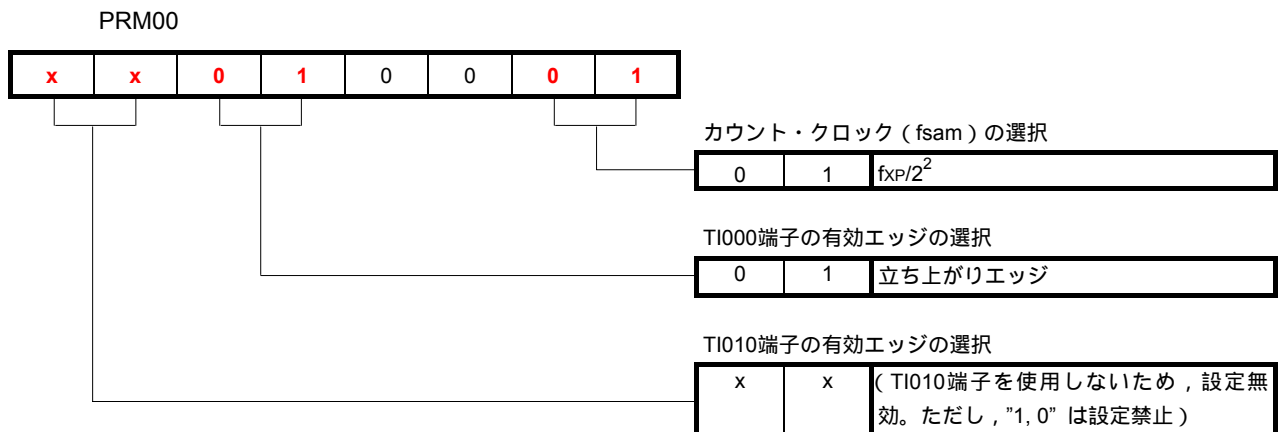
- ・ カウント・クロック  $f_{sam} = 8 \text{ [MHz]} / 2^2 = 2 \text{ [MHz]}$
- ・ 遅延時間  $1 \text{ [ms]} = 1000 \text{ [\mu s]} = (N + 1) / 2 \text{ [MHz]}$   
 $N = 1000 \text{ [\mu s]} \times 2 \text{ [MHz]} - 1 = 1999$

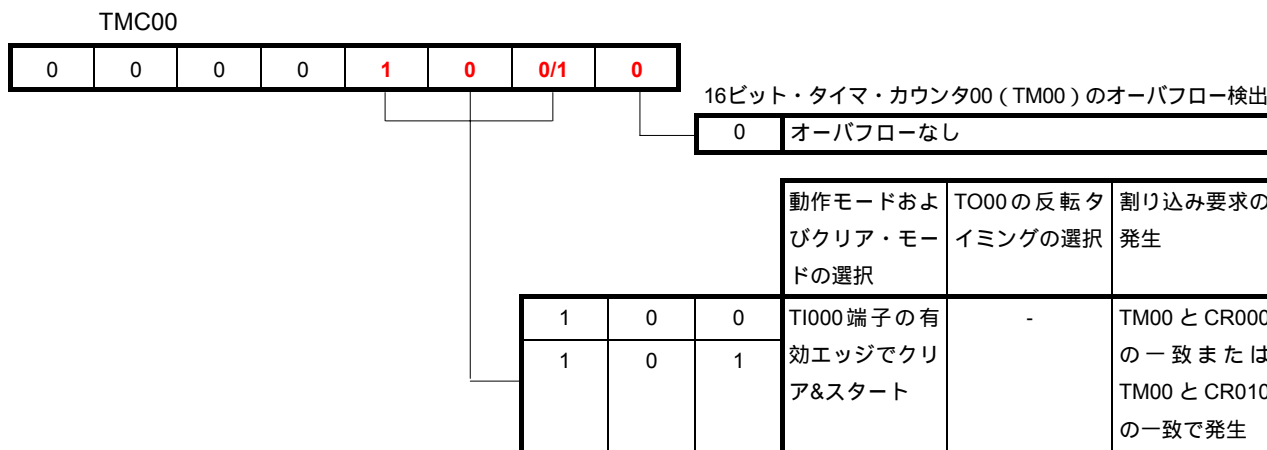
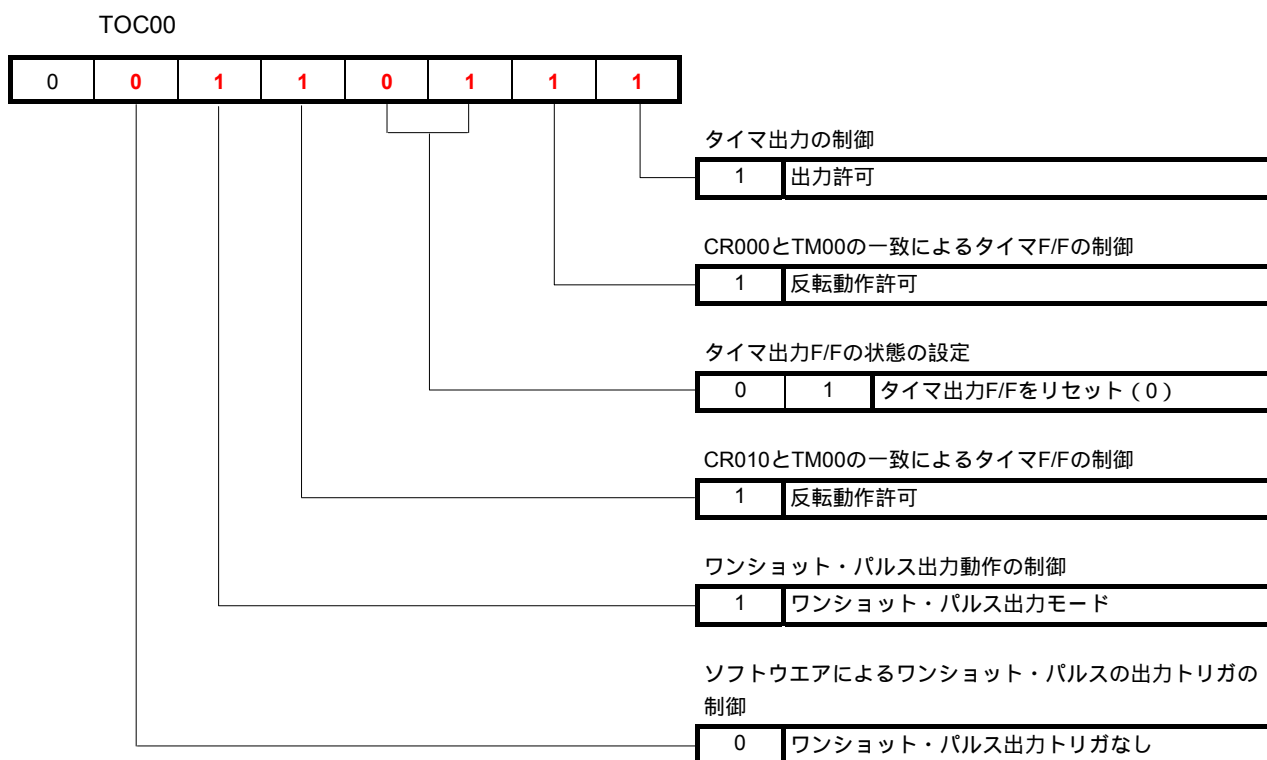
CR000

設定値 (M) : 21999

- ・ カウント・クロック  $f_{sam} = 8 \text{ [MHz]} / 2^2 = 2 \text{ [MHz]}$
- ・ アクティブ幅  $10 \text{ [ms]} = 10000 \text{ [\mu s]} = (M - N) / 2 \text{ [MHz]}$   
 $M = 10000 \text{ [\mu s]} \times 2 \text{ [MHz]} + 1999 = 20000 + 1999 = 21999$

**注意** 上記のと の設定値は  $N < M$  の場合の例です。  $N > M$  のときはCR010レジスタでアクティブ幅の設定に、CR000レジスタで遅延時間の設定になります。  $N = M$  は設定しないでください。また、CR000レジスタとCR010レジスタに0000Hを設定しないでください。





Px, PMx, PMCx

	Pxレジスタ	PMxレジスタ	PMCxレジスタ
78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ	P31 = 0	PM30 = 1, PM31 = 0	設定不要
78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ	P21 = 0	PM20 = 1, PM21 = 0	PMC20 = 0, PMC21 = 0

## (2) サンプル・プログラム

下記の例では、(1)レジスタの設定内容における「x」を「0」に設定しています。

### アセンブリ言語の場合 (78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ使用時)

```
CLR1  P3.1
SET1  PM3.0
CLR1  PM3.1
MOV   CRC00, #00000000B
MOVW  CR010, #1999
MOVW  CR000, #21999
MOV   PRM00, #00010001B
MOV   TOC00, #00110111B
MOV   TMC00, #00001000B
```

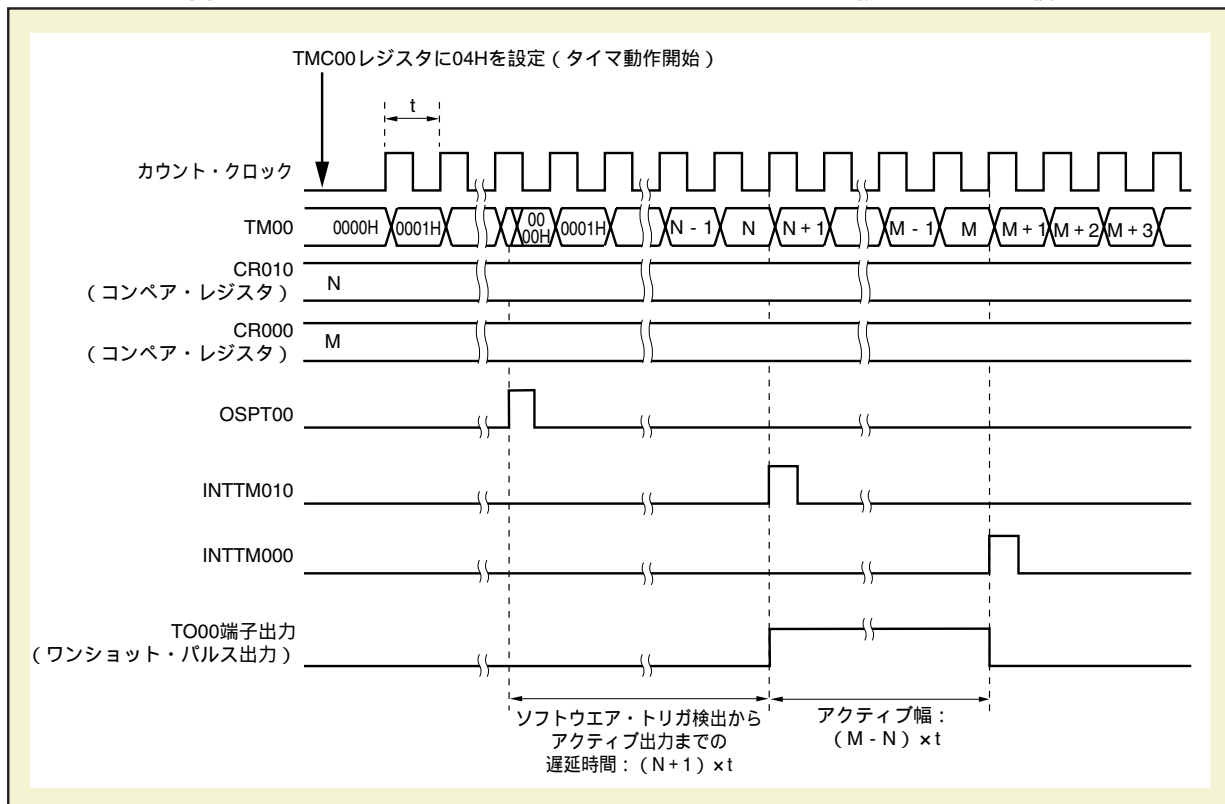
### C言語の場合 (78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ使用時)

```
P3.1 = 0;
PM3.0 = 1;
PM3.1 = 0;
CRC00 = 0b00000000;
CR010 = 1999;
CR000 = 21999;
PRM00 = 0b00010001;
TOC00 = 0b00110111;
TMC00 = 0b00001000;
```

【例 2】ソフトウェア・トリガによるワンショット・パルス出力を行う場合

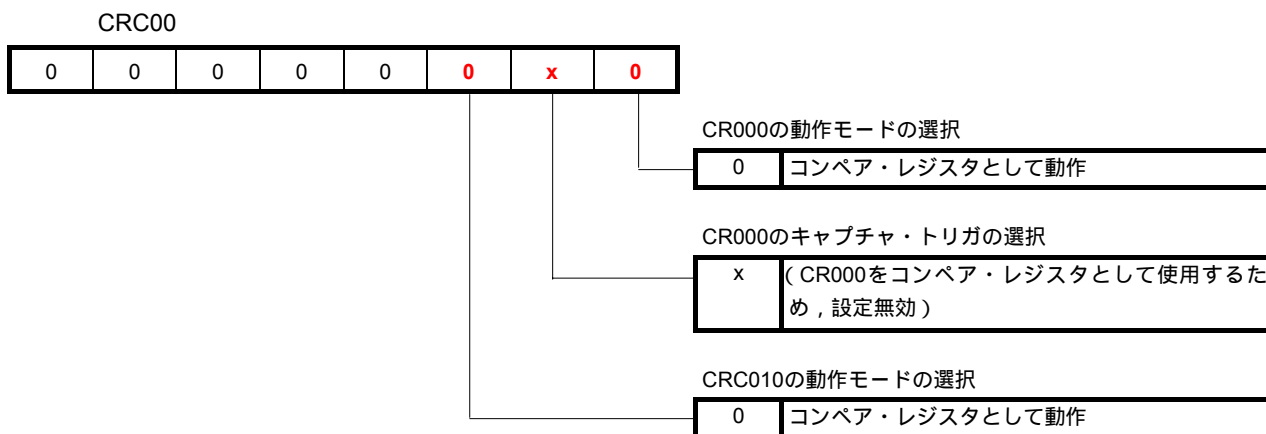
(カウント・クロック :  $f_{XP}/2^2$  ( $f_{XP} = 2 \text{ MHz}$ ), TO00出力の初期値 : ロウ・レベル, ソフトウェア・トリガの検出からアクティブ出力までの遅延時間 : 1 ms, アクティブ幅 : 10 ms)

図4 - 8 ソフトウェア・トリガによるワンショット・パルス出力のタイミング例



備考 N < M

(1) レジスタの設定内容



CR010

設定値 (N) : 1999

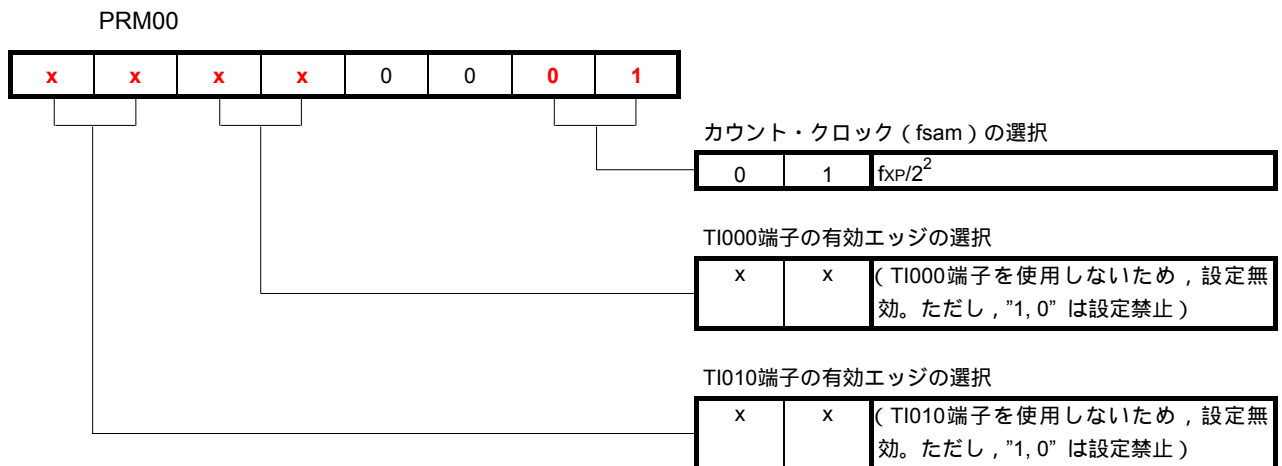
- ・ カウント・クロック  $f_{sam} = 8 \text{ [MHz]} / 2^2 = 2 \text{ [MHz]}$
- ・ 遅延時間  $1 \text{ [ms]} = 1000 \text{ [\mu s]} = (N + 1) / 2 \text{ [MHz]}$   
 $N = 1000 \text{ [\mu s]} \times 2 \text{ [MHz]} - 1 = 1999$

CR000

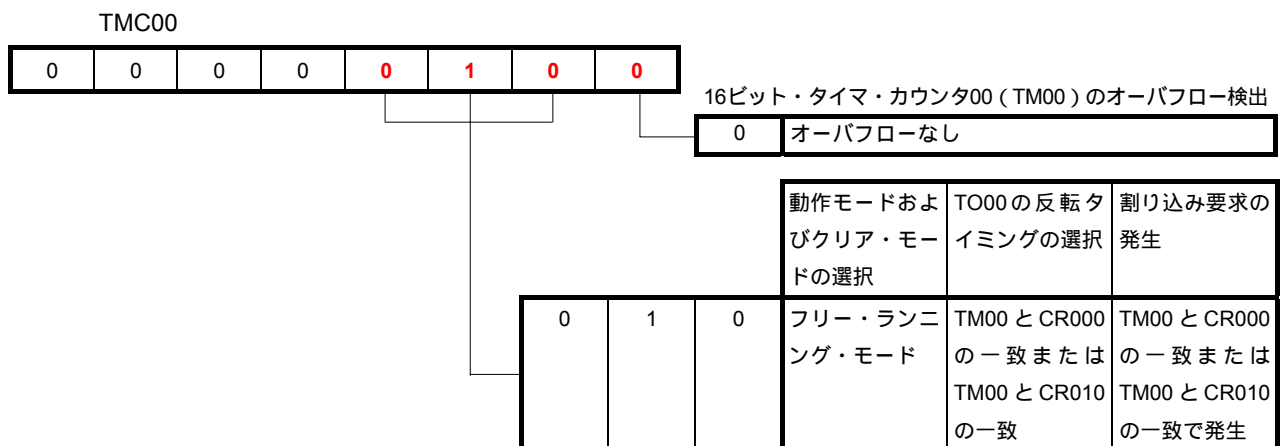
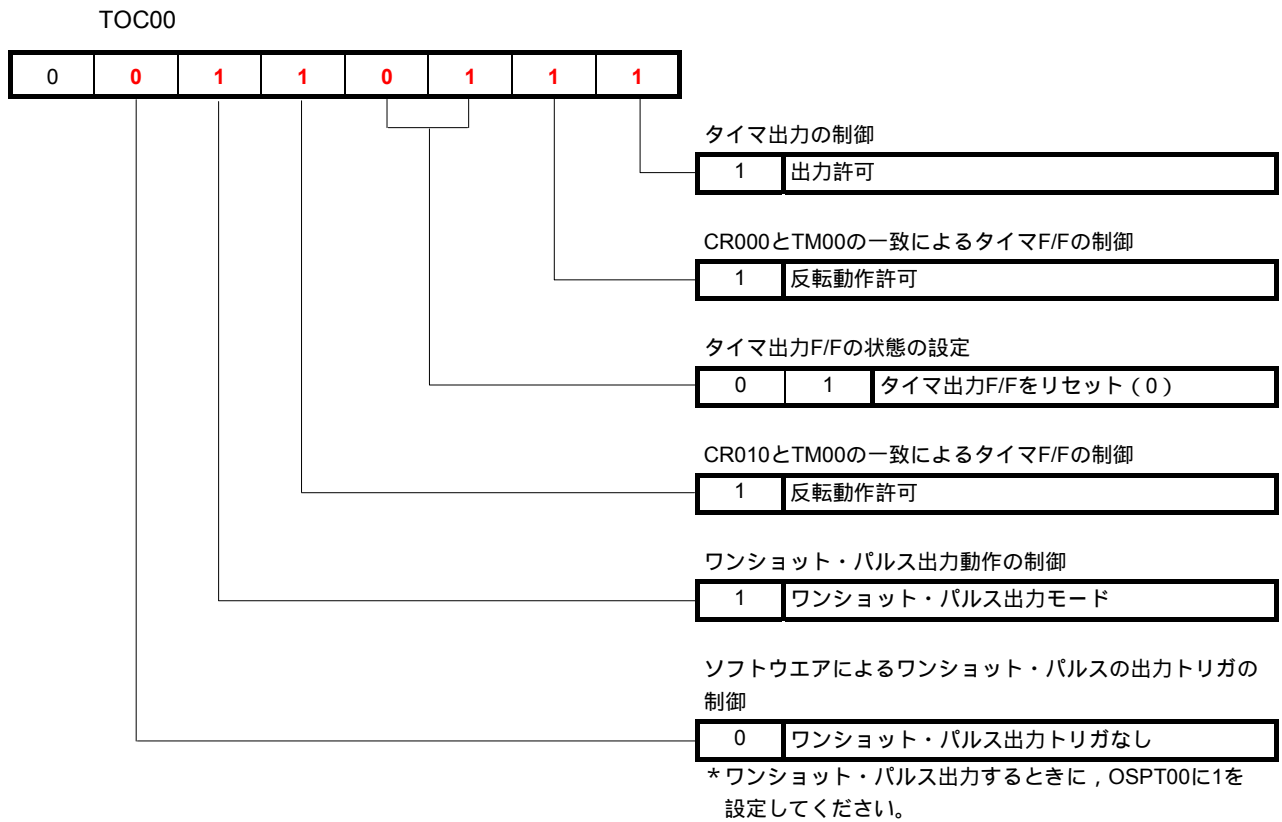
設定値 (M) : 21999

- ・ カウント・クロック  $f_{sam} = 8 \text{ [MHz]} / 2^2 = 2 \text{ [MHz]}$
- ・ アクティブ幅  $10 \text{ [ms]} = 10000 \text{ [\mu s]} = (M - N) / 2 \text{ [MHz]}$   
 $M = 10000 \text{ [\mu s]} \times 2 \text{ [MHz]} + 1999 = 20000 + 1999 = 21999$

**注意** 上記のと の設定値は  $N < M$  の場合の例です。  $N > M$  のときはCR010レジスタでアクティブ幅の設定に、CR000レジスタで遅延時間の設定になります。  $N = M$  は設定しないでください。また、CR000レジスタとCR010レジスタに0000Hを設定しないでください。







Px, PMx, PMCx

	Pxレジスタ	PMxレジスタ	PMCxレジスタ
78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ	P31 = 0	PM31 = 0	設定不要
78K0S/KY1+, 78K0S/KU1+マイクロコントローラ	P21 = 0	PM21 = 0	PMC21 = 0

## (2) サンプル・プログラム

下記の例では、(1)レジスタの設定内容における「x」を「0」に設定しています。

### アセンブリ言語の場合 (78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ使用時)

```
CLR1  P3.1
CLR1  PM3.1
MOV   CRC00, #00000000B
MOVW  CR010, #1999
MOVW  CR000, #21999
MOV   PRM00, #00000001B
MOV   TOC00, #00110111B
MOV   TMC00, #00000100B
SET1  OSPT00
```

### C言語の場合 (78K0S/KA1+, 78K0S/KB1+マイクロコントローラ使用時)

```
P3.1 = 0;
PM3.1 = 0;
CRC00 = 0b00000000;
CR010 = 1999;
CR000 = 21999;
PRM00 = 0b00000001;
TOC00 = 0b00110111;
TMC00 = 0b00000100;
OSPT00 = 1;
```

【本サンプル・プログラム・ソースからの抜粋】

付録A プログラム・リストから、16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00の機能に関する抜粋部分を示します（前述の【例 1】と同内容）。

(1) アセンブリ言語

	XMAIN CSEG UNIT	
	RESET_START:	.
		.
		.
比較値CR010を初期化	<u>MOV CR00, #00000000B</u>	; CR00, CR010をコンペア・レジスタとして使用
	MOVW AX, #2000-1	; 遅延時間を1msに設定
比較値CR000を初期化	<u>MOVW CR010, AX</u>	; 比較値CR010を初期化
	ADDW AX, #20000	; アクティブ幅を10msに設定
	<u>MOVW CR000, AX</u>	; 比較値CR000を初期化
カウント・クロックと有効エッジを設定	<u>MOV PRM0, #00010001B</u>	; カウント・クロック = $f_{xp}/4 = 2\text{MHz}$ 、TI000端子の有効エッジ = 立ち上がりエッジ
	<u>MOV TOC0, #00110111B</u>	; ワンショット・パルス出力モード、CR000, CR010とTM00の一致で出力反転、
ワンショット・パルス出力の設定	<u>MOV TMC0, #00001000B</u>	; デフォルト0出力、タイマ出力許可
		; タイマ動作開始 (TI000端子への有効エッジでクリア&スタート)
タイマ動作開始		.
		.
		.
	INTERRUPT_P1:	.
		.
		.
	<u>MOV TMC0, #00000000B</u>	; タイマ動作停止
タイマ動作を停止してから、CR0x0レジスタを設定	MOVW AX, CR000	; CR000を読み出し
	ADDW AX, #20000	; アクティブ幅を+10ms
	BNC \$CHANGE_CR	; オーバフローしなければ分岐
	MOVW AX, #22000-1	; アクティブ幅を10msに初期化
	CHANGE_CR:	
	<u>MOVW CR000, AX</u>	; CR000に書き込み
TO00出力の初期値を設定	<u>SET1 LVR00</u>	; デフォルト0出力に設定
	<u>MOV TMC0, #00001000B</u>	; タイマ動作開始 (TI000端子への有効エッジでクリア&スタート)
タイマ動作開始		.
		.
		.



## 4.2 ワンショット・パルスのアクティブ幅の設定

このサンプル・プログラムでは、16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のワンショット・パルス出力機能を使用し、TI000端子に入力される外部信号の立ち上がりエッジを検出して、一定の遅延時間後に、ワンショット・パルスを出します。

- ・有効エッジ検出からアクティブ出力までの遅延時間 =  $(N + 1) / fsam$
- ・アクティブ出力幅 =  $(M - N) / fsam$

**備考** N: CR010レジスタの設定値

M: CR000レジスタの設定値

fsam: 16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00のカウント・クロック周波数

$N < M$

**計算例** CR010レジスタの設定値が1999，CR000レジスタの設定値が21999の場合

( fsam = 2 MHz = 2000 kHz動作時 )

・遅延時間 =  $(N + 1) / fsam = (1999 + 1) / 2000 \text{ [kHz]} = 1 \text{ [ms]}$

・アクティブ幅 =  $(M - N) / fsam = (21999 - 1999) / 2000 \text{ [kHz]} = 10 \text{ [ms]}$

また、スイッチ入力の回数に応じて、CR000レジスタのみ設定値を変更し、パルスのアクティブ幅を変更してします。

スイッチ 入力回数 <sup>注</sup>	CR000レジスタの 設定値	CR010レジスタの 設定値	ワンショット・パルス出力のアクティブ幅
0	21999	1999	10 ms ( ( 21999 - 1999 ) / 2000 kHz )
1	41999		20 ms ( ( 41999 - 1999 ) / 2000 kHz )
2	61999		30 ms ( ( 61999 - 1999 ) / 2000 kHz )

**注** 3回目以降は、0回目からのパルスのアクティブ幅の繰り返しになります。

### 4.3 チャタリング検出時間の設定

このサンプル・プログラムでは、スイッチ入力 (INTP1割り込み発生) 時のチャタリング対策として、ウエイト時間を10 msに設定することで、10 ms以下のチャタリングを除去しています。

【本サンプル・プログラム・ソースからの抜粋】

(1) アセンブリ言語

ウエイト時間の設定	INTERRUPT_P1:	PUSH AX ; AXレジスタのデータをスタックへ退避	命令のクロック数
	PUSH BC ; BCレジスタのデータをスタックへ退避		
	<u>MOV C, #47</u> ; メジャー・ループ用のカウント値を設定		(a) 6クロック
	CHAT_LOOP2:		
	<u>MOV B, #211</u> ; マイナー・ループ用のカウント値を設定		(b) 6クロック
	CHAT_LOOP1:		
	<u>NOB</u>		(c) 2クロック
	<u>DBNZ B, \$CHAT_LOOP1</u>		(d) 6クロック
	<u>NOB</u>		(e) 2クロック
	<u>DBNZ C, \$CHAT_LOOP2</u>		(f) 6クロック

上述により、ウエイト時間が10 msとなります。

ウエイト時間は次の計算式で求めることができます。

- ・CPUクロックの1クロック = 1/8 [MHz] = 0.125 [μs]
- ・クロック数 = (a) + { (b) + ( (c) + (d) ) × 211 + (e) + (f) } × 47

(c) + (d)を211回繰り返す      (b) ~ (f)を47回繰り返す

- ・ウエイト時間 = [ (a) + { (b) + ( (c) + (d) ) × 211 + (e) + (f) } × 47 ] × 0.125 [μs]
- = [ 6 + { 6 + ( 2 + 6 ) × 211 + 2 + 6 } × 47 ] × 0.125 [μs]
- = 80000 × 0.125 [μs] = 10000 [μs] = 10 [ms]

(2) C言語


```

__interrupt void fn_intp1(){
    unsigned int unChat; /* チャタリング除去用8ビット変数 */
    for (unChat = 0; unChat <1111; unChat++){ /* 10msウエイト用ループ */
        NOP();
    }
}
    
```

ウエイト時間の設定


上述のforループ文により、ウエイト時間が約10 msとなります。

## 第5章 システム・シミュレータ SM+での動作確認

この章では、のアイコンを選択してダウンロードしたアセンブリ言語用のファイル（ソース・ファイル+プロジェクト・ファイル）を用い、サンプル・プログラムが、システム・シミュレータ SM+ for 78K0S/Kx1+でどのように動作するかを説明します。

**注意** SM+ for 78K0S/Kx1+は、78K0S/KU1+マイクロコントローラには対応していません（2008年7月現在）。  
したがって、78K0S/KU1+マイクロコントローラはSM+ for 78K0S/Kx1+で動作確認することはできません。

### 5.1 サンプル・プログラムのビルド

サンプル・プログラムをSM+ for 78K0S/Kx1+（以降、「SM+」と表記します）で動作確認をするために、サンプル・プログラムをビルドしてから、SM+を起動する必要があります。ここでは、サンプル・プログラムのビルド方法について、のアイコンからダウンロードしたアセンブリ言語用サンプル・プログラム（ソース・プログラム+プロジェクト・ファイル）を使用し、説明します。その他のダウンロードしたプログラムのビルド方法については、[78K0S/Kx1+ サンプル・プログラム スタートアップ・ガイド アプリケーション・ノート](#)を参照してください。

PM+操作方法の詳細については、[PM+ プロジェクト・マネージャ ユーザーズ・マニュアル](#)を参照してください。

#### 【コラム】ビルドのエラー


PM+でビルドしているときに「A006 File not found 'C:¥NECTOOLS32¥LIB78K0S¥s0sl.rel'」または、「\*\*\* ERROR F206 Segment '@@DATA' can't allocate to memory - ignored.」というエラー・メッセージが出た場合、次の手順にてコンパイラオプションの設定を変更してください。

[ツール] [コンパイラオプションの設定]を選択してください。

[コンパイラオプションの設定]ダイアログが開いたら、「スタートアップ・ルーチン」タグを選択してください。

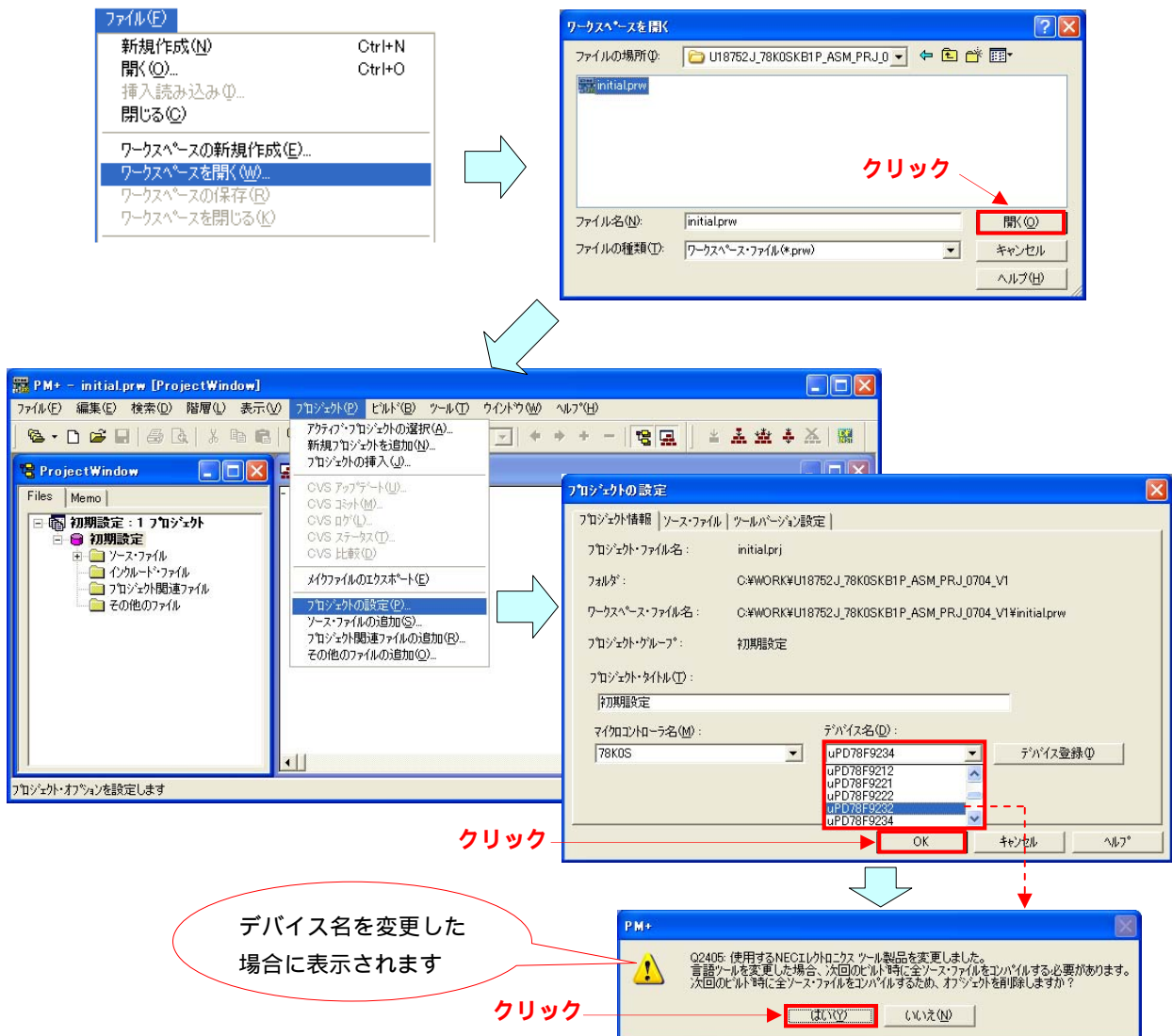
「標準ライブラリ固定領域を使用する」のチェックを外してください（それ以外のチェックは、そのまま）。

「標準ライブラリ固定領域を使用する」のチェックを外すと、標準ライブラリ固定領域として確保されていた118バイトのRAM領域が使用可能になりますが、標準ライブラリ（getchar関数やmalloc関数など）を使用できなくなります。


このサンプル・プログラムでは、のアイコンを選択してダウンロードしたファイルを使用する場合、デフォルトで「標準ライブラリ固定領域を使用する」のチェックが外されています。

- (1) PM+を起動してください。
- (2) [ファイル] [ワークスペースを開く] から、「tm00one.prw」を選択し、[開く] ボタンをクリックしてください。ワークスペースが作成され、その中にソース・ファイルが自動的に読み込まれます。
- (3) [プロジェクト] [プロジェクトの設定] を選択してください。[プロジェクトの設定] 画面が立ち上がったら、使用するデバイス名を選択(デフォルトでは、ROM/RAMサイズの最も大きいデバイスが選択)し、[OK] ボタンをクリックしてください。

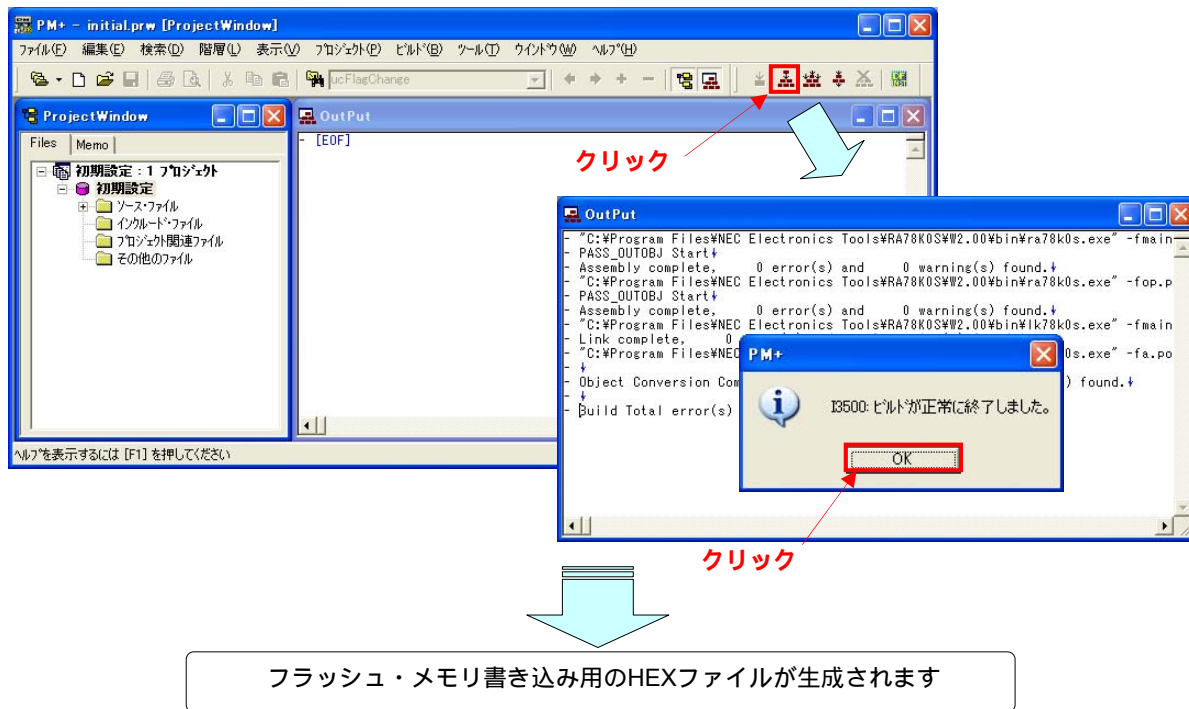
**備考** 下の図は、「サンプル・プログラム(初期設定) LED点灯のスイッチ制御」の画面例です。





- (4)  (「ビルド」ボタン)をクリックしてください。ソース・ファイルが正常にビルドされると、「I3500: ビルドが正常に終了しました」というメッセージ画面が立ち上がります。
- (5) メッセージ画面にある [ OK ] ボタンをクリックしてください。フラッシュ・メモリ書き込み用のHEXファイルが作成されます。

**備考** 下の図は、「サンプル・プログラム(初期設定) LED点灯のスイッチ制御」の画面例です。




## 5.2 SM+での動作

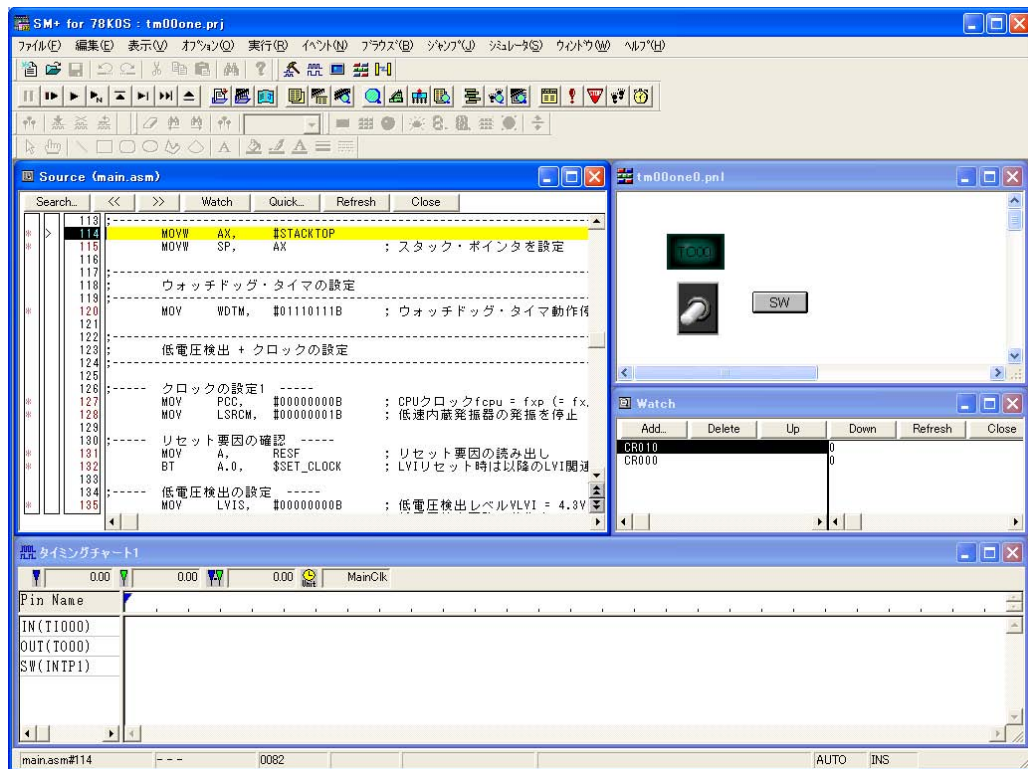
ここでは、SM+の入出力パネル・ウィンドウやタイミング・チャート・ウィンドウ上での動作確認の例を説明します。


SM+操作方法の詳細については、[SM+ システム・シミュレータ 操作編 ユーザーズ・マニュアル](#)を参照してください。

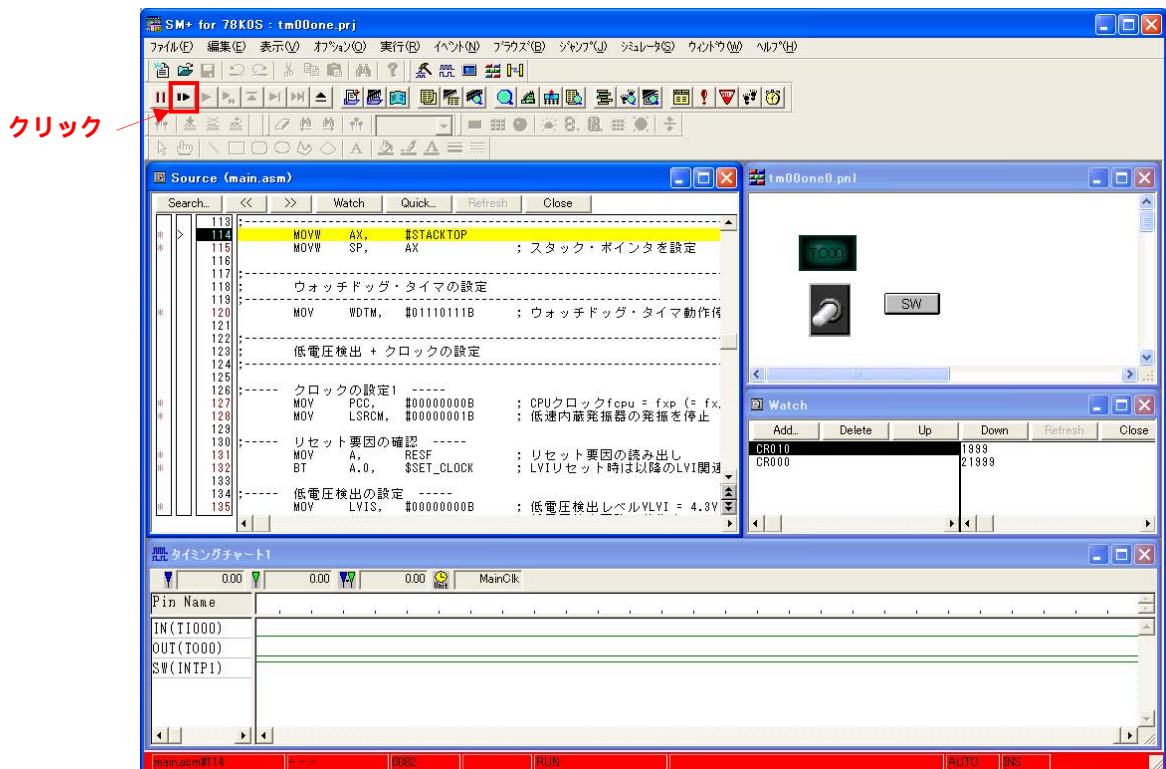
- (1) SM+ for 78K0S/Kx1+ W1.02をPM+ Ver6.30の環境で使用するために、次のサイトにあるPDFファイルを参照して、「外部ツールの登録」を行い、SM+を起動してください。

・ <http://www.necel.com/micro/ja/freesoft/pdf/ZUD-CD-07-0189.pdf>

- (2) SM+を起動すると、次のような画面になります（これは、のアイコンを選択してダウンロードしたアセンブリ言語のソース・ファイルを使用した場合の画面例です）。



- (3) （「リスタート」ボタン）をクリックしてください。CPUリセット後、プログラムが実行され、次のような画面になります。



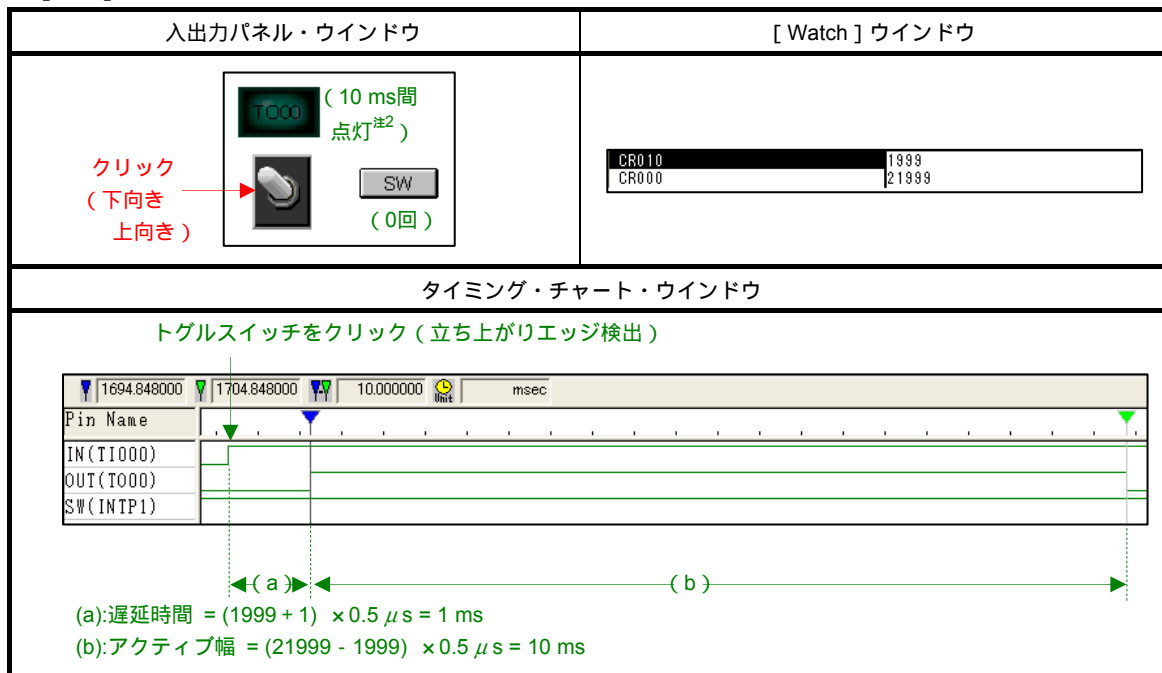
プログラム  
実行中は、  
赤になります。

(4) 入出力パネル・ウインドウ上のトグルスイッチは、TI000端子の外部パルス入力として使用します。プログラム実行中に、トグルスイッチをクリックすると、ワンショット・パルスが出力され、アクティブのときには [ LED ] が点灯します。

また、[ SW ] ボタンの入力回数により、ワンショット・パルス出力のアクティブ幅を変更します。

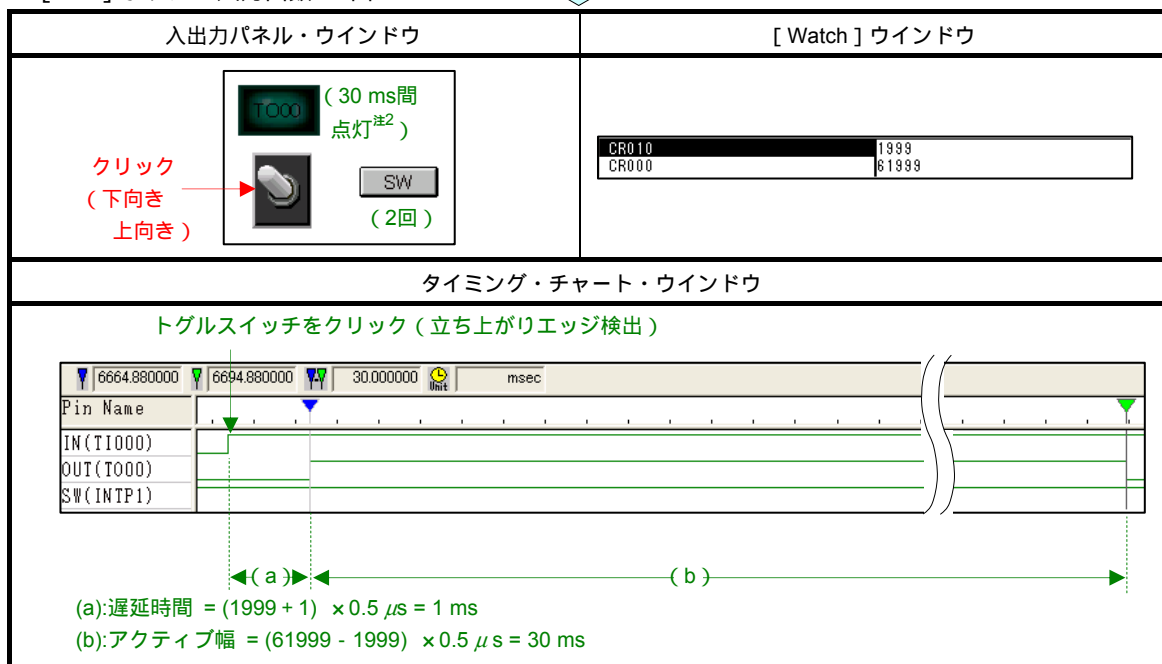
入出力パネル・ウインドウ上の [ LED ] の点灯時間、タイミング・チャート・ウインドウ上の波形、[ Watch ] ウィンドウのCR000レジスタとCR010レジスタの数値が変化することを確認してください。

・ [ SW ] ボタンの入力回数：0回



注1


・ [ SW ] ボタンの入力回数：2回



注1. 3回目以降は、0回目からのパルスのアクティブ幅の繰り返しになります。

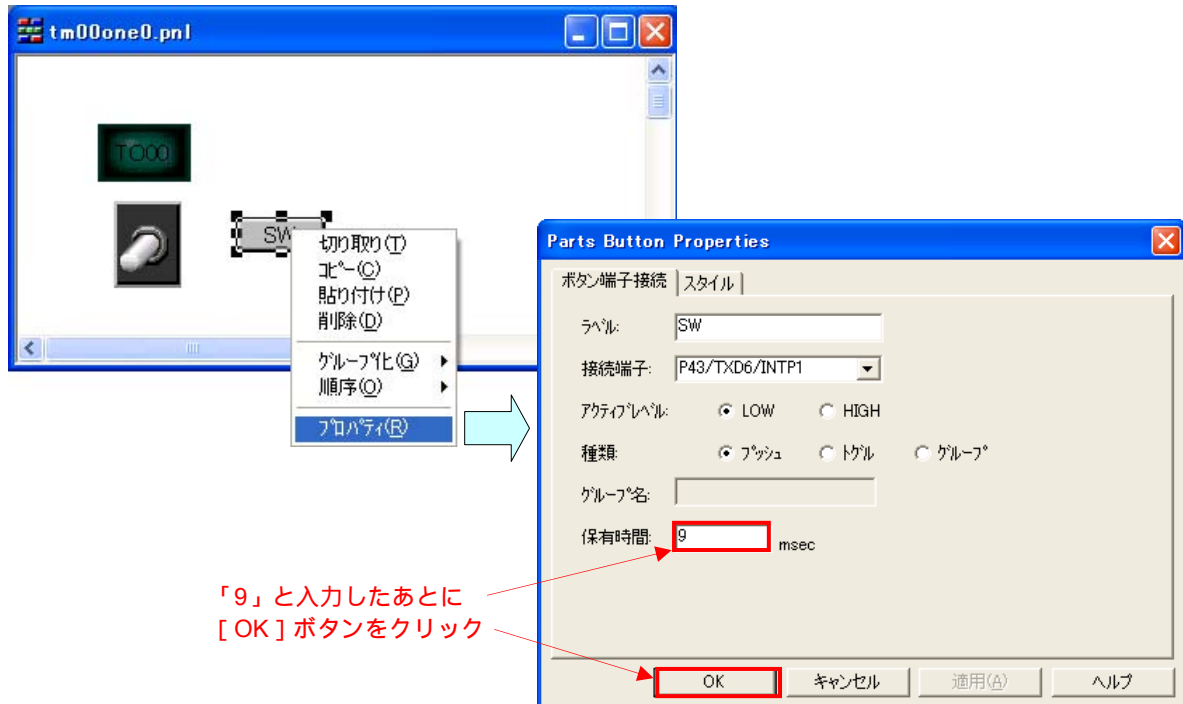
2. ご使用のPCの動作環境によっては、実際の点灯時間と異なる場合があります。

【補 足】 [ SW ] ボタンの保有時間を10 ms以下に設定することにより，チャタリング検出が行われているかを確認することができます。


ツール・バーの  を選択してください。

入出力パネル・ウィンドウ上の [ SW ] ボタンを右クリックし，[ プロパティ ] を選択してください。

保有時間に「9」を入力し，[ OK ] ボタンをクリックしてください。



「9」と入力したあとに  
[OK] ボタンをクリック

ツール・バーの  を選択してください。

プログラムを実行し，[ SW ] ボタンをクリックしてください。ボタンの保有時間が9 msのため，[ SW ] ボタンをクリックしても，チャタリングであると判定され，ワンショット・パルスのアクティブ幅（CR000レジスタ値）は変化しません。

## 第6章 関連資料

資料名		和文 / 英文
78K0S/KU1+ ユーザーズ・マニュアル		<a href="#">PDF</a>
78K0S/KY1+ ユーザーズ・マニュアル		<a href="#">PDF</a>
78K0S/KA1+ ユーザーズ・マニュアル		<a href="#">PDF</a>
78K0S/KB1+ ユーザーズ・マニュアル		<a href="#">PDF</a>
78K0Sシリーズ 命令編 ユーザーズ・マニュアル		<a href="#">PDF</a>
RA78K0S アセンブラ・パッケージ ユーザーズ・マニュアル	言語編	<a href="#">PDF</a>
	操作編	<a href="#">PDF</a>
CC78K0S Cコンパイラ ユーザーズ・マニュアル	言語編	<a href="#">PDF</a>
	操作編	<a href="#">PDF</a>
PM+ プロジェクト・マネージャ ユーザーズ・マニュアル		<a href="#">PDF</a>
SM+ システム・シミュレータ 操作編 ユーザーズ・マニュアル		<a href="#">PDF</a>
フラッシュ書き込み簡単マニュアル (MINICUBE2編) インフォメーション	78K0S/KU1+	<a href="#">PDF</a>
	78K0S/KY1+	<a href="#">PDF</a>
	78K0S/KA1+	<a href="#">PDF</a>
	78K0S/KB1+	<a href="#">PDF</a>
78K0S/Kx1+ アプリケーション・ ノート	サンプル・プログラム スタートアップ・ガイド	<a href="#">PDF</a>
	サンプル・プログラム (初期設定) LED点灯のスイッチ制御編	<a href="#">PDF</a>
	サンプル・プログラム (割り込み) スイッチ入力による外部割り込み編	<a href="#">PDF</a>
	サンプル・プログラム (低電圧検出) 2.7V未滴検出時リセット発生編	<a href="#">PDF</a>
	サンプル・プログラム (16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00) インターバル・タイマ編	<a href="#">PDF</a>
	サンプル・プログラム (16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00) 外部イベント・カウンタ編	<a href="#">PDF</a>
	サンプル・プログラム (16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00) パルス幅測定編	<a href="#">PDF</a>
	サンプル・プログラム (16ビット・タイマ/イベント・カウンタ00) PPG出力編	<a href="#">PDF</a>

## 付録A プログラム・リスト

プログラム・リスト例として、78K0S/KB1+マイクロコントローラのソース・プログラムを次に示します。

```
main.asm (アセンブリ言語版)
;*****
;
;
;   NEC Electronics   78K0S/KB1+シリーズ
;
;*****
;
;   78K0S/KB1+シリーズ   サンプル・プログラム
;*****
;
;   16ビット・タイマ00 (ワンショット・パルス出力)
;*****
;
; 【履歴】
;
;   2007.7.--   新規作成
;*****
;
;
; 【概要】
;
;
; 本サンプルプログラムは、16ビット・タイマ00のワンショット・パルス出力機能の使用
; 例を示すものである。TI000端子に入力される外部信号の立ち上がりエッジを検出して、
; 一定の遅延時間の後T000端子から幅10msのワンショット・パルスを出力する。パルスの
; アクティブ幅はスイッチ入力の度に変更する。
;
;
;
; <主な設定内容>
;
;
;   ・ウォッチドッグ・タイマの動作停止
;   ・低電圧検出電圧VLVIを4.3V ± 0.2Vに設定
;   ・VDD VLVIとなった後にVDD < VLVIとなった場合、内部リセット信号発生(低電圧検出回路)
;   ・CPUクロックを8MHzに設定
;   ・周辺ハードウェアへの供給クロックを8MHzに設定
;   ・外部割り込みINTP1の有効エッジ：立ち下りエッジに設定
;   ・スイッチ入力時のチャタリング検出時間 = 10ms
;
;
;
; <16ビット・タイマ00の設定>
;
;   ・動作モード：TI000端子への有効エッジでタイマ・カウントのクリア&スタート
;   ・TI000端子の有効エッジ = 立ち上がりエッジ
```

```

;   ・カウント・クロック = fxp/4 (2MHz)
;   ・CR000,CR010をコンペア・レジスタとして使用
;   ・ワンショット・パルス出力モードに設定
;   ・CR000,CR010との一致で出力反転
;   ・出力の初期値をLowに設定(ワンショット・パルス出力レベル = High)
;   ・タイマ出力許可
;   ・CR010は遅延時間1msに初期化
;   ・CR000はアクティブ幅10msに初期化
;   ・P31の出力ラッチをLowに設定(T000出力を使用するため)
;   ・P31を出力モードに設定(T000出力を使用するため)
;
;
;   <スイッチ入力回数とワンショット・パルス出力のアクティブ幅>
;
;   +-----+
;   | SW入力回数 | ワンショット・パルス |
;   |           | 出力のアクティブ幅 |
;   |-----|
;   |   0回   |      10 ms   |
;   |   1回   |      20 ms   |
;   |   2回   |      30 ms   |
;   +-----+
;   # 3回目以降は0回からの繰り返し
;
;
; 【ポート入出力の設定】
;
;   入力ポート : P30, P43
;   出力ポート : P00-P03, P20-P23, P31-P33, P40-P42, P44-P47, P120-P123, P130
;   未使用のポートは全て出力ポートに設定しておく
;
;
; *****
;
; =====
;
;   ベクタ・テーブルの設定
;
; =====
XVCT  CSEG  AT      0000H
      DW    RESET_START      ;(00)  RESET
      DW    RESET_START      ;(02)  --
      DW    RESET_START      ;(04)  --

```

```

DW    RESET_START      ;(06)  INTLV1
DW    RESET_START      ;(08)  INTP0
DW    INTERRUPT_P1     ;(0A)  INTP1
DW    RESET_START      ;(0C)  INTTMH1
DW    RESET_START      ;(0E)  INTTM000
DW    RESET_START      ;(10)  INTTM010
DW    RESET_START      ;(12)  INTAD
DW    RESET_START      ;(14)  --
DW    RESET_START      ;(16)  INTP2
DW    RESET_START      ;(18)  INTP3
DW    RESET_START      ;(1A)  INTTM80
DW    RESET_START      ;(1C)  INTSRE6
DW    RESET_START      ;(1E)  INTSR6
DW    RESET_START      ;(20)  INTST6

```

```

;=====
;
;   スタック領域の確保
;
;=====

```

```

XSTK DSEG   AT      OFEE0H
STACKEND:
        DS      20H           ; スタック領域を32バイト確保
STACKTOP:           ; スタック領域の先頭アドレス = FF00H

```

```

;*****
;
;   リセット解除後の初期化処理
;
;*****

```

```

XMAIN CSEG   UNIT
RESET_START:
;-----
;   スタック・ポインタの設定
;-----
        MOVW   AX,    #STACKTOP
        MOVW   SP,    AX           ; スタック・ポインタを設定

```

```

;-----
;   ウォッチドッグ・タイマの設定
;-----
        MOV    WDTM,  #01110111B   ; ウォッチドッグ・タイマ動作停止

```



```

;-----
; 低電圧検出 + クロックの設定
;-----

;----- クロックの設定1 -----
MOV    PCC,    #0000000B    ; CPUクロックfcpu = fxp (= fx/4 = 2MHz)
MOV    LSRM,   #00000001B   ; 低速内蔵発振器の発振を停止

;----- リセット要因の確認 -----
MOV    A,      RESF         ; リセット要因の読み出し
BT     A.0,    $SET_CLOCK   ; LVIリセット時は以降のLVI関連処理を省略し、SET_CLOCKへ

;----- 低電圧検出の設定 -----
MOV    LVIS,   #0000000B    ; 低電圧検出レベルVLVI = 4.3V ± 0.2Vに設定
SET1   LVION   ; 低電圧検出回路の動作許可

MOV    A,      #40          ; 200usウェイト用のカウント値を代入
;----- 200usウェイト -----
WAIT_200US:
DEC    A
BNZ   $WAIT_200US          ; 0.5[us/cik]×10[cik]×40[count] = 200[us]

;----- VDD VLVI待ち処理 -----
WAIT_LVI:
NOP
BT     LVIF,   $WAIT_LVI   ; VDD < VLVIなら分岐

SET1   LVIMD          ; VDD < VLVI時に内部リセット信号が発生するように設定

;----- クロックの設定2 -----
SET_CLOCK:
MOV    PPCC,   #0000000B    ; 周辺ハードウェアへの供給クロックfxp = fx (= 8MHz)
; -> CPUクロックfcpu = fxp = 8MHz

;-----
; ポート0の設定
;-----

MOV    P0,     #0000000B    ; P00-P03の出力ラッチLow
MOV    PM0,    #1111000B    ; P00-P03を出力ポートに設定

```

```

;-----
;   ポート2の設定
;-----

```

```

MOV   P2,    #00000000B    ; P20-P23の出力ラッチLow
MOV   PM2,   #11110000B    ; P20-P23を出力ポートに設定

```

```

;-----
;   ポート3の設定
;-----

```

```

MOV   P3,    #00000000B    ; P30-P33の出力ラッチLow
MOV   PM3,   #11110001B    ; P31-P33を出力ポートに、P30/TI000を入力ポートに設定

```

```

;-----
;   ポート4の設定
;-----

```

```

MOV   P4,    #00000000B    ; P40-P47の出力ラッチLow
MOV   PU4,   #00001000B    ; P43に内蔵プルアップ抵抗を使用
MOV   PM4,   #00001000B    ; P40-42,P44-P47を出力ポートに、P43を入力ポートに設定

```

```

;-----
;   ポート12の設定
;-----

```

```

MOV   P12,   #00000000B    ; P120-P123の出力ラッチLow
MOV   PM12,  #11110000B    ; P120-P123を出力ポートに設定

```

```

;-----
;   ポート13の設定
;-----

```

```

MOV   P13,   #00000001B    ; P130の出力High

```

```

;-----
;   16ビット・タイマ00の設定
;-----

```

```

MOV   CRC00, #00000000B    ; CR000,CR010をコンペア・レジスタとして使用
MOVW  AX,    #2000-1        ; 遅延時間を1msに設定
MOVW  CR010, AX             ; 比較値CR010を初期化
ADDW  AX,    #20000         ; アクティブ幅を10msに設定
MOVW  CR000, AX            ; 比較値CR000を初期化
MOV   PRM00, #00010001B    ; カウント・クロック = fxp/4 = 2MHz、TI000端子の有効エッジ = 立

```

ち上がりエッジ

```

MOV   TOC00, #00110111B    ; ワンショット・パルス出力モード、CR000,CR010とTM00の一致で出力反転、
; デフォルト0出力、タイマ出力許可
MOV   TMC00, #00001000B    ; タイマ動作開始(TI000端子への有効エッジでクリア&スタート)

```

```

;-----
;   割り込みの設定
;-----
MOV     INTMO, #00000000B    ; INTP1の有効エッジ = 立下りエッジ
MOV     IF0,   #00H         ; 無効割り込み要求をクリアしておく
CLR1    PMK1                ; INTP1割り込みマスク解除

EI                                             ; ベクタ割り込み許可

;*****
;
;
;   メイン・ループ
;
;*****
MAIN_LOOP:
    NOP
    BR     $MAIN_LOOP        ; MAIN_LOOPへ

;*****
;
;
;   外部割り込みINTP1
;
;*****
INTERRUPT_P1:
    PUSH   AX                ; AXレジスタのデータをスタックへ退避
    PUSH   BC                ; BCレジスタのデータをスタックへ退避

;----- チャタリング対策の10msウェイト -----
    MOV    C,    #47         ; メジャー・ループ用のカウント値を設定
CHAT_LOOP2:
    MOV    B,    #211        ; マイナー・ループ用のカウント値を設定
CHAT_LOOP1:
    NOP
    DBNZ   B,    $CHAT_LOOP1
    NOP
    DBNZ   C,    $CHAT_LOOP2

    CLR1   PIF1              ; INTP1割り込み要求をクリア

;----- チャタリング検出の判定 -----
    BT     P4.3, $END_INTP1  ; スイッチ入力があれば分岐する

```

```

;----- ワンショット・パルス出力の遅延時間を変更 -----
MOV    TMC00, #00000000B    ; タイマ動作停止

MOVW   AX,    CR000         ; CR000を読み出し
ADDW   AX,    #20000        ; アクティブ幅を+10ms
BNC    $CHANGE_CR         ; オーバフローしなければ分岐
MOVW   AX,    #22000-1     ; アクティブ幅を10msに初期化
CHANGE_CR:
MOVW   CR000, AX           ; CR000に書き込み

SET1   LVR00               ; デフォルト0出力に設定

MOV    TMC00, #00001000B   ; タイマ動作開始(TI000端子への有効エッジでクリア&スタート)

END_INTP1:
POP    BC                  ; BCレジスタのデータを復帰
POP    AX                  ; AXレジスタのデータを復帰
RETI                               ; 割り込み処理から復帰

end

```

## main.c (C言語版)

```

/*****

```

```

    NEC Electronics    78K0S/KB1+シリーズ

```

```

*****

```

```

    78K0S/KB1+シリーズ    サンプル・プログラム

```

```

*****

```

```

    16ビット・タイマ00 (ワンショット・パルス出力)

```

```

*****

```

## 【履歴】

```

    2007.7.--    新規作成

```

```

*****

```

## 【概要】

本サンプルプログラムは、16ビット・タイマ00のワンショット・パルス出力機能の使用例を示すものである。TI000端子に入力される外部信号の立ち上がりエッジを検出して、一定の遅延時間の後T000端子から幅10msのワンショット・パルスを出力する。パルスのアクティブ幅はスイッチ入力の度に変更する。

## &lt; 主な設定内容 &gt;

- ・割り込みで起動される関数の宣言: INTP1 -> fn\_intp1()
- ・ウォッチドッグ・タイマの動作停止
- ・低電圧検出電圧VLVIを4.3V±0.2Vに設定
- ・VDD VLVIとなった後にVDD < VLVIとなった場合、内部リセット信号発生(低電圧検出回路)
- ・CPUクロックを8MHzに設定
- ・周辺ハードウェアへの供給クロックを8MHzに設定
- ・外部割り込みINTP1の有効エッジ: 立ち下りエッジに設定
- ・スイッチ入力時のチャタリング検出時間 = 10ms

## &lt; 16ビット・タイマ00の設定 &gt;

- ・動作モード: T1000端子への有効エッジでタイマ・カウントのクリア&スタート
- ・T1000端子の有効エッジ = 立ち上がりエッジ
- ・カウント・クロック = f<sub>xp</sub>/4 (2MHz)
- ・CR000, CR010をコンペア・レジスタとして使用
- ・ワンショット・パルス出力モードに設定
- ・CR000, CR010との一致で出力反転
- ・出力の初期値をLowに設定(ワンショット・パルス出力レベル = High)
- ・タイマ出力許可
- ・CR010は遅延時間1msに初期化
- ・CR000はアクティブ幅10msに初期化
- ・P31の出力ラッチをLowに設定(T000出力を使用するため)
- ・P31を出力モードに設定(T000出力を使用するため)

## &lt; スイッチ入力回数とワンショット・パルス出力のアクティブ幅 &gt;

SW入力回数	ワンショット・パルス 出力のアクティブ幅
0回	10 ms
1回	20 ms
2回	30 ms

# 3回目以降は0回からの繰り返し

## 【ポート入出力の設定】

入力ポート: P30, P43

出力ポート : P00-P03, P20-P23, P31-P33, P40-P42, P44-P47, P120-P123, P130

未使用のポートは全て出力ポートに設定しておく

```

*****

/*=====

前処理指令

=====*/
#pragma SFR /* 特殊機能レジスタ(SFR)名を記述可能にする */
#pragma EI /* EI命令を記述可能にする */
#pragma DI /* DI命令を記述可能にする */
#pragma NOP /* NOP命令を記述可能にする */
#pragma interrupt INTP1 fn_intp1 /* 割り込み関数宣言:INTP1 */
#pragma realregister /* レジスタ直接参照関数を使用する */

/*****

リセット解除後の初期化処理

*****/
void hdwinit(void){
    unsigned char ucCnt200us; /* 200usウェイト用8ビット変数 */

/*-----
ウォッチドッグ・タイマの設定 + 低電圧検出 + クロックの設定
-----*/

/* ウォッチドッグ・タイマの設定 */
WDTM = 0b01110111; /* ウォッチドッグ・タイマ動作停止 */

/* クロックの設定1 */
PCC = 0b00000000; /* CPUクロックfcpu = fxp (= fx/4 = 2MHz) */
LSRCM = 0b00000001; /* 低速内蔵発振器の発振を停止 */

/* リセット要因の確認 */
if (!(RESF & 0b00000001)){ /* LVIリセット時は以降のLVI関連処理を省略 */

/* 低電圧検出の設定 */
LVIS = 0b00000000; /* 低電圧検出レベルVLVI = 4.3V ± 0.2Vに設定 */
LVION = 1; /* 低電圧検出回路の動作許可 */

```

```

    for (ucCnt200us = 0; ucCnt200us < 9; ucCnt200us++){ /* 約200usウェイト */
        NOP();
    }

    while (LVIF){ /* VDD VLVI待ち */
        NOP();
    }

    LVIMD = 1; /* VDD < VLVI時に内部リセット信号が発生するように設定 */
}

/* クロックの設定2 */
PPCC = 0b00000000; /* 周辺ハードウェアへの供給クロック fxp = fx (= 8MHz)
                    -> CPUクロック fcpu = fxp = 8MHz */

/*-----*/
    ポート0の設定
/*-----*/
    P0 = 0b00000000; /* P00-P03の出力ラッチLow */
    PM0 = 0b11110000; /* P00-P03を出力ポートに設定 */

/*-----*/
    ポート2の設定
/*-----*/
    P2 = 0b00000000; /* P20-P23の出力ラッチLow*/
    PM2 = 0b11110000; /* P20-P23を出力ポートに設定 */

/*-----*/
    ポート3の設定
/*-----*/
    P3 = 0b00000000; /* P30-P33の出力ラッチLow */
    PM3 = 0b11110001; /* P31-P33を出力ポートに、P30/TI000を入力ポートに設定 */

/*-----*/
    ポート4の設定
/*-----*/
    P4 = 0b00000000; /* P40-P47の出力ラッチLow */
    PU4 = 0b00001000; /* P43に内蔵プルアップ抵抗を使用 */
    PM4 = 0b00001000; /* P40-P42,P44-P47を出力ポートに、P43を入力ポートに設定 */

```

```

/*-----
    ポート12の設定
-----*/
P12  = 0b00000000;      /* P120-P123の出力ラッチLow */
PM12 = 0b11110000;      /* P120-P123を出力ポートに設定 */

/*-----
    ポート13の設定
-----*/
P13   = 0b00000001;      /* P130の出力High */

/*-----
    16ビット・タイマ00の設定
-----*/
CRC00 = 0b00000000;      /* CR000,CR010をコンペア・レジスタとして使用 */
CR010 = 2000 - 1;        /* 遅延時間を1msに初期化 */
CR000 = CR010 + 20000;    /* アクティブ幅を10msに初期化 */
PRM00 = 0b00010001;      /* カウント・クロック = fxp/4 = 2MHz、TI000端子の有効エッジ = 立
ち上がりエッジ */
TOC00 = 0b00110111;      /* ワンショット・パルス出力モード、CR000,CR010とTM00の一致で出力反転、
                        デフォルト0出力、タイマ出力許可 */
TMC00 = 0b00001000;      /* タイマ動作開始(TI000端子への有効エッジでクリア&スタート) */

/*-----
    割り込みの設定
-----*/
INTM0 = 0b00000000;      /* INTP1の有効エッジ = 立下りエッジ */
IFO    = 0x00;           /* 無効な割り込み要求をクリア */
PMK1   = 0;             /* INTP1割り込みマスクを解除 */

return;
}

/*****

    メイン・ループ

*****/

void main(void){

    EI();                /* ベクタ割り込み許可 */

    while (1){

```



```
        NOP();
    }
}

/*****

割り込みINTP1

*****/
__interrupt void fn_intp1(){
    unsigned int unChat;          /* チャタリング除去用8ビット変数 */

    for (unChat = 0; unChat <1111; unChat++){    /* 10msウェイト用ループ */
        NOP();
    }

    PIF1 = 0;                    /* INTP1割り込み要求をクリア */

    if (!P4.3){                 /* 10ms以上SWオンの場合の処理 */

        TMC00 = 0b00000000;     /* タイマ動作停止 */

        CR000 = CR000 + 20000; /* アクティブ幅を+10ms */

        if (__getcy()){ /* オーバフローした場合の処理 */

            CR000 = 22000 - 1;   /* アクティブ幅を10msに初期化 */
        }

        LVR00 = 1;              /* デフォルト0出力に設定 */

        TMC00 = 0b00001000;     /* タイマ動作開始(TI000端子への有効エッジでクリア&スタート) */
    }

    return;
}
```

op.asm (アセンブリ言語版とC言語版共通)

```

;=====
;
; オプション・バイトの設定
;
;=====
OPBT      CSEG  AT      0080H
          DB      10011100B      ; オプション・バイトの設定
;
;          |||
;          |||+----- 低速内蔵発振器はソフトウェアで停止可能
;          |++----- 高速内蔵発振クロック(8MHz)を使用
;          +----- P34/RESET端子をリセット端子として使用

          DB      11111111B      ; プロテクト・バイトの設定(セルフプログラミング用)
;
;          |||||
;          ++++++----- 全てのブロックへの書き込み許可

end

```

## 付録B 改版履歴

本文欄外の 印は、本版で改訂された主な箇所を示しています。この" "をPDF上でコピーして「検索する文字列」に指定することによって、改版箇所を容易に検索できます。

版 数	発行年月	改版箇所	改版内容
第1版	September 2007	-	-
第2版	July 2008	p.29	<b>第5章 システム・シミュレータ SM+での動作確認</b> ・注意文中の（2007年9月現在）を（2008年7月現在）に変更
		pp.29-31	5.1 サンプル・プログラムのビルドを変更
		p.31	5.2 SM+での動作 ・（1）を追加
		p.35	<b>第6章 関連資料</b> ・フラッシュ書き込み簡単マニュアル（MINICUBE2編） インフォメーションを追加

## 【発 行】

NECエレクトロニクス株式会社

〒211-8668 神奈川県川崎市中原区下沼部1753

電話（代表）：044(435)5111

—— お問い合わせ先 ——

---

## 【ホームページ】

NECエレクトロニクスの情報がインターネットでご覧になれます。

URL(アドレス) <http://www.necel.co.jp/>

---

## 【営業関係，技術関係お問い合わせ先】

半導体ホットライン

（電話：午前 9:00～12:00，午後 1:00～5:00）

電 話 : 044-435-9494

E-mail : [info@necel.com](mailto:info@necel.com)

---

## 【資料請求先】

NECエレクトロニクスのホームページよりダウンロードいただくか，NECエレクトロニクスの販売特約店へお申し付けください。

---