

R8C/5x シリーズ

CAN アプリケーションノート

R01AN0354JJ0110
Rev.1.10
2013.02.28

要旨

本アプリケーションノートでは、R8C/5x シリーズを使用して CAN 通信を行う場合の手順例を説明しています。

R8C/5x シリーズは、CAN モジュールを 1 チャンネル内蔵しています。

対象デバイス

R8C/5x シリーズ

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。

※ 文章中に記述される変数は下記を示します。

j: メールボックス番号 j=0~15

k: マスクレジスタ番号 k=0~3

目次

1.	ハードウェア説明.....	3
1.1	CAN モジュール使用端子一覧.....	3
2.	ソフトウェア説明.....	4
2.1	初期設定.....	4
2.2	通信速度の設定.....	5
2.2.1	CAN ビットタイミング.....	5
2.2.2	転送速度.....	7
2.2.3	CAN ビットタイミングと転送速度の設定.....	10
2.3	CAN メッセージの送受信.....	11
2.3.1	CAN コンフィグレーション.....	13
2.3.2	メッセージ送信.....	17
2.3.3	メッセージ受信.....	24
2.4	メールボックスモード.....	32
2.4.1	通常メールボックスモード.....	33
2.4.2	FIFO メールボックスモード.....	34
2.5	メールボックス検索機能.....	41
2.5.1	メールボックス検索機能の使用法.....	43
2.6	CAN エラー.....	49
2.6.1	CAN エラー確認.....	50
2.7	バスオフ復帰モード.....	52
2.8	アクセプタンスフィルタの使い方.....	54
2.8.1	標準 ID と拡張 ID.....	54
2.8.2	アクセプタンスフィルタ.....	55
2.8.3	受信 FIFO に対するアクセプタンスフィルタ.....	59
2.8.4	アクセプタンスフィルタサポートユニット.....	60
2.9	CAN スリープ動作および CAN ウェイクアップ動作.....	64
2.9.1	CAN のスリープ動作.....	64
2.9.2	CAN ウェイクアップ動作.....	66
2.10	テストモード.....	69
2.10.1	テストモードの設定.....	69
2.10.2	リッスンオンリーモード.....	70
2.10.3	セルフテストモード 0(外部ループバック).....	71
2.10.4	セルフテストモード 1(内部ループバック).....	72
2.11	CAN 割り込み.....	73
2.11.1	R8C/5x シリーズ CAN モジュール割り込みの特徴.....	74
2.11.2	CAN_0 割り込みステータスレジスタのフラグ“1”セット条件.....	75
2.11.3	CAN_0 割り込みステータスレジスタのフラグ“0”クリア条件.....	76
2.12	処理フローに関する注意事項.....	78
2.12.1	無限ループ.....	78
3.	参考ドキュメント.....	79

1. ハードウェア説明

1.1 CAN モジュール使用端子一覧

表 1.1に使用端子と機能を示します。

表 1.1 使用端子と機能

端子名	入出力	内容
P6_1/CTX_0	出力	CAN_0 データ出力端子
P6_2/CRX_0/CLK_1	入力	CAN_0 データ入力端子

注. CCTLR レジスタの CPE ビットを“1”にしてください。

2. ソフトウェア説明

2.1 初期設定

CAN 通信を行う場合、以下の設定が必要です。

- 通信速度の設定(『2.2 通信速度の設定』を参照)。
 - ビットタイミングの設定
 - クロックの設定
 - ボーレートの設定

- アクセプタンスフィルタの設定(『2.8 アクセプタンスフィルタの使い方を参照。)

2.2 通信速度の設定

2.2.1 CAN ビットタイミング

R8C/5x シリーズの CAN ビットタイミング設定では、通信フレームの 1 ビットを 3 つのセグメントで構成しています。

図 2.1 にビットのセグメント構成とサンプルポイントを示します。

これらのセグメントのうち、Time Segment 1(以下 TSEG1 という)、Time Segment 2(以下 TSEG2 という)は、サンプルポイントを指定するもので、これらの値を変えることでサンプリングするタイミングを変えることができます。

このタイミング設定の最小単位を 1 Time Quanta(以下 Tq という)といい、CAN モジュールに入力されるクロック周波数とボーレートプリスケアラ分周値で決められます。

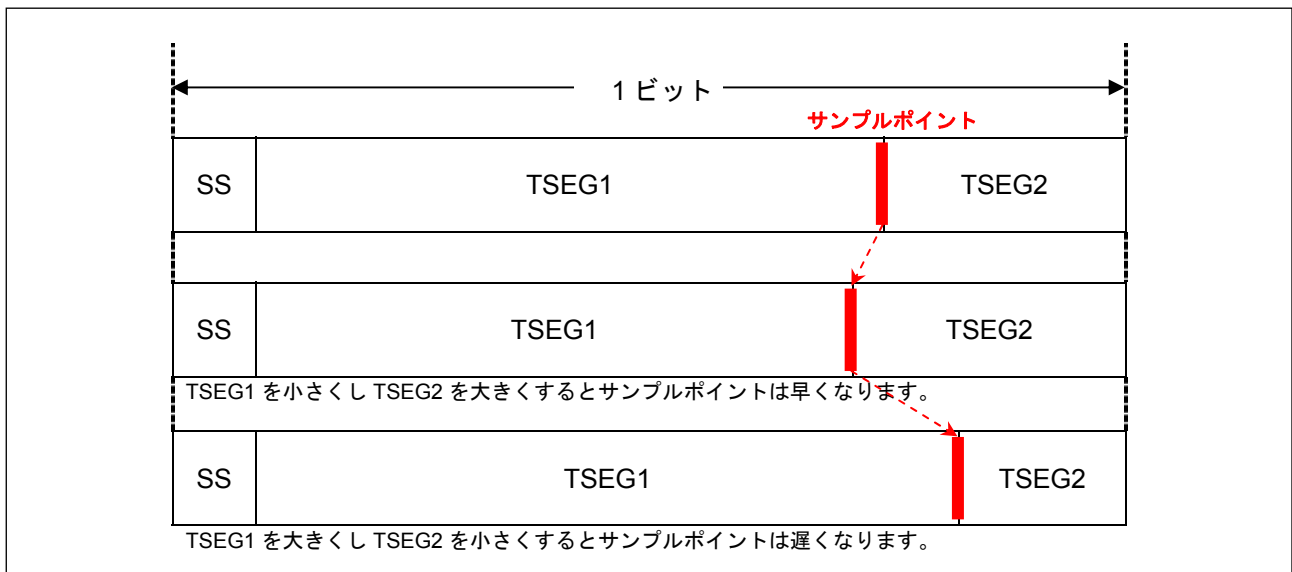


図2.1 ビットのセグメント構成とサンプルポイント

- SS : シンクロナイゼーションセグメント
インターフレームスペース^{*1}中に、レセシブからドミナントへのエッジをモニタして同期をとるセグメントです。
- TSEG1 : タイムセグメント 1
CAN ネットワーク上の物理的な遅延を吸収、および再同期の際におきるフェーズエラー^{*2}を補償するためのセグメントです。ネットワーク上の物理的な遅延は、バスによる遅延、入力コンパレータによる遅延、出力ドライバ遅延の総和の 2 倍です。
- TSEG2 : タイムセグメント 2
再同期の際におきるフェーズエラー^{*2}を補償するためのセグメントです。
- SJW : リシンクロナイゼーションジャンプ幅
フェーズエラー^{*2}による同期ずれを補償する最大幅です。

注*1:インターフレームスペース(Interframe Space)

インターミッション(Intermission)、サスペンドトランスミッション(Suspend Transmission)、バスアイドル(Bus Idle)で構成されます。バスアイドル中では、全ノードが送信を開始することができます。

*2:フェーズエラー(Phase Error)

発振器周波数のずれや伝送路の遅延などで、メッセージの送受信中に各ノード間の同期がずれる場合があります。これをフェーズエラーといいます。

表 2.1に各セグメントの設定と制限事項を示します。

表 2.1 各セグメントの設定と制限事項

セグメント名称	設定範囲
SS	1Tq 固定
TSEG1	4~16Tq の範囲で設定
TSEG2	2~8Tq の範囲で設定
SJW	1~4Tq の範囲で設定

注 1. $SS+TSEG1+TSEG2=8\sim 25Tq$

2. $TSEG1>TSEG2\geq SJW$ (ただし、 $SJW=1$ のとき $TSEG2\geq 2$)

2.2.2 転送速度

転送速度は、 f_{CAN} 、ボーレートプリスケアラ分周値、および1ビットの T_q 数で決まります。

図 2.2に CAN システムクロックの発生回路ブロック図を示します。

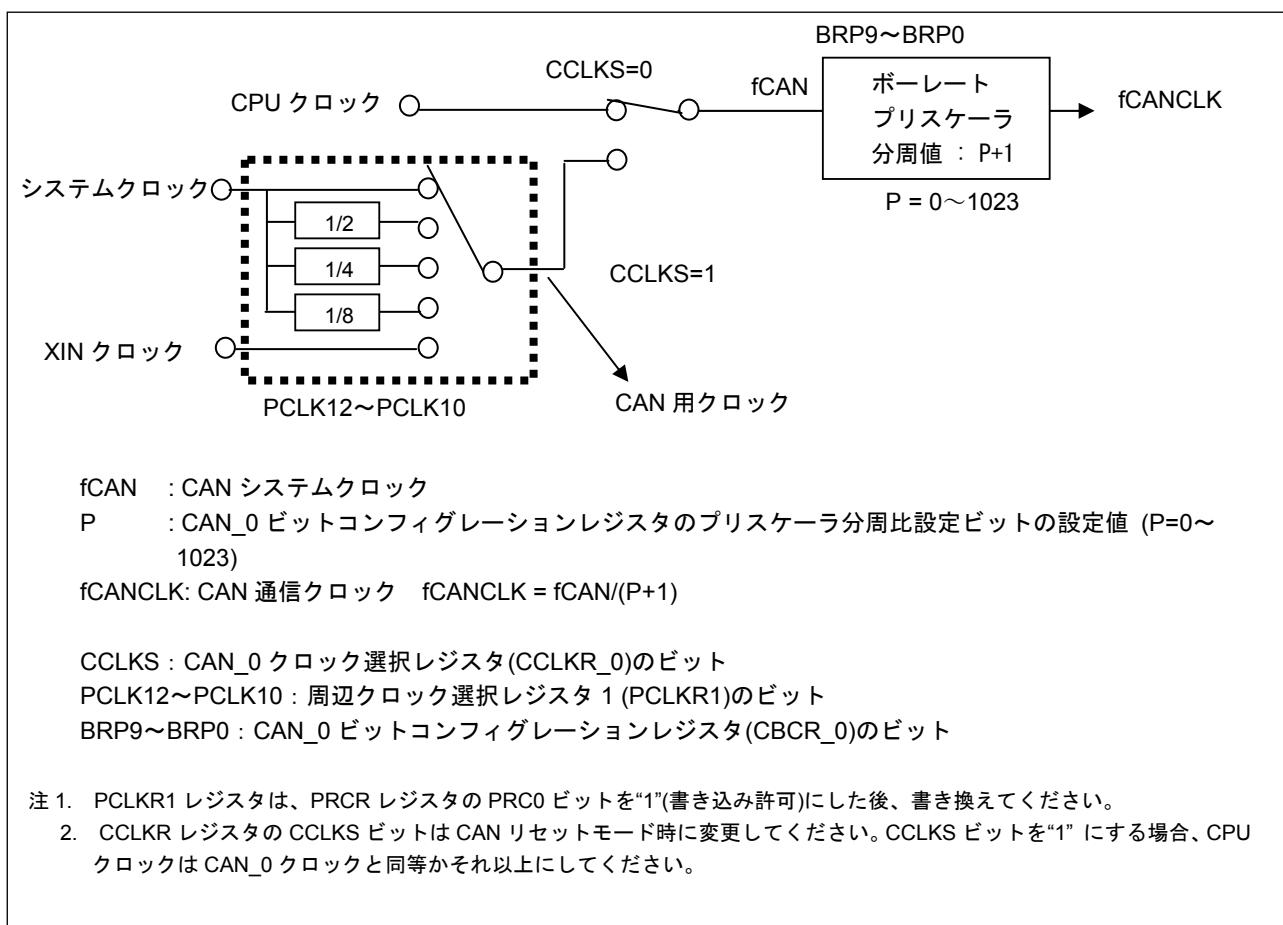


図 2.2 CAN システムクロックの発生回路ブロック図

表 2.2に主な転送速度の算出式と実現例を、表 2.3にビットタイミングの設定例を示します。

表 2.2 転送速度の算出式と実現例

転送速度の 算出式	$\frac{f_{CAN}}{\text{ポーレートプリスケラ分周値}^{*1} \times 1 \text{ ビットタイムの } Tq \text{ 数}} = \frac{f_{CANCLK}}{1 \text{ ビットタイムの } Tq \text{ の数}}$					
	20 MHz		16MHz		8MHz	
ビットレート	Tq 数	P*2+1	Tq 数	P*2+1	Tq 数	P*2+1
1Mbps	10 Tq	2	8Tq	2	8Tq	1
	20 Tq	1	16 Tq	1		
500kps	10 Tq	4	8Tq	4	8Tq	2
	20 Tq	2	16 Tq	2	16 Tq	1
250kps	10 Tq	8	8Tq	8	8Tq	4
	20 Tq	4	16 Tq	4	16 Tq	2
83.3kps	8 Tq	30	8Tq	24	8Tq	12
	10 Tq	24	16 Tq	12	16 Tq	6
	16 Tq	15				
	20 Tq	12				
33.3kps	8 Tq	75	8Tq	60	8Tq	30
	10 Tq	60	10Tq	48	10Tq	24
	20 Tq	30	16Tq	30	16Tq	15
			20Tq	24	20Tq	12

注*1: ポーレートプリスケラ分周値=P+1 (P=0~1023)

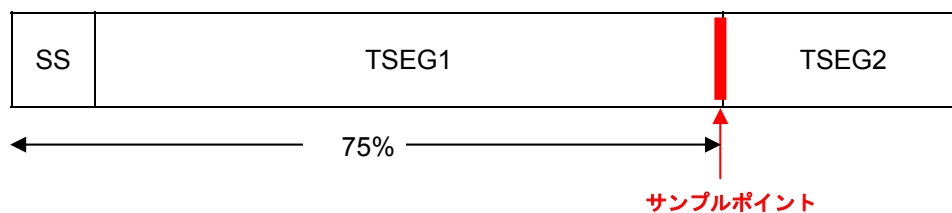
*2: P:CAN_0 ビットコンフィグレーションレジスタのプリスケラ分周比設定ビット(BRP0~BRP9)の設定値

表 2.3 ビットタイミングの設定例

1 ビット	設定値(Tq)				サンプルポイント*1(%)
	SS	TSEG1	TSEG2	SJW	
8Tq	1	4	3	1	62.50
	1	5	2	1	75.00
10Tq	1	6	3	1	70.00
	1	7	2	1	80.00
12Tq	1	8	3	1	75.00
	1	9	2	1	83.33
15Tq	1	10	4	1	73.33
	1	11	3	1	80.00
16Tq	1	10	5	1	68.75
	1	11	4	1	75.00
20Tq	1	12	7	1	65.00
	1	13	6	1	70.00
24Tq	1	15	8	1	66.66

注*1: 1 ビットのレベルを判定する位置

サンプルポイントが 75%の場合



2.2.3 CAN ビットタイミングと転送速度の設定

図 2.3に CAN ビットタイミングと転送速度の設定手順を示します。
これらの設定は CAN のコンフィグレーション中に行ってください。
CAN コンフィグレーションの手順は 2.3.1 項を参照ください。

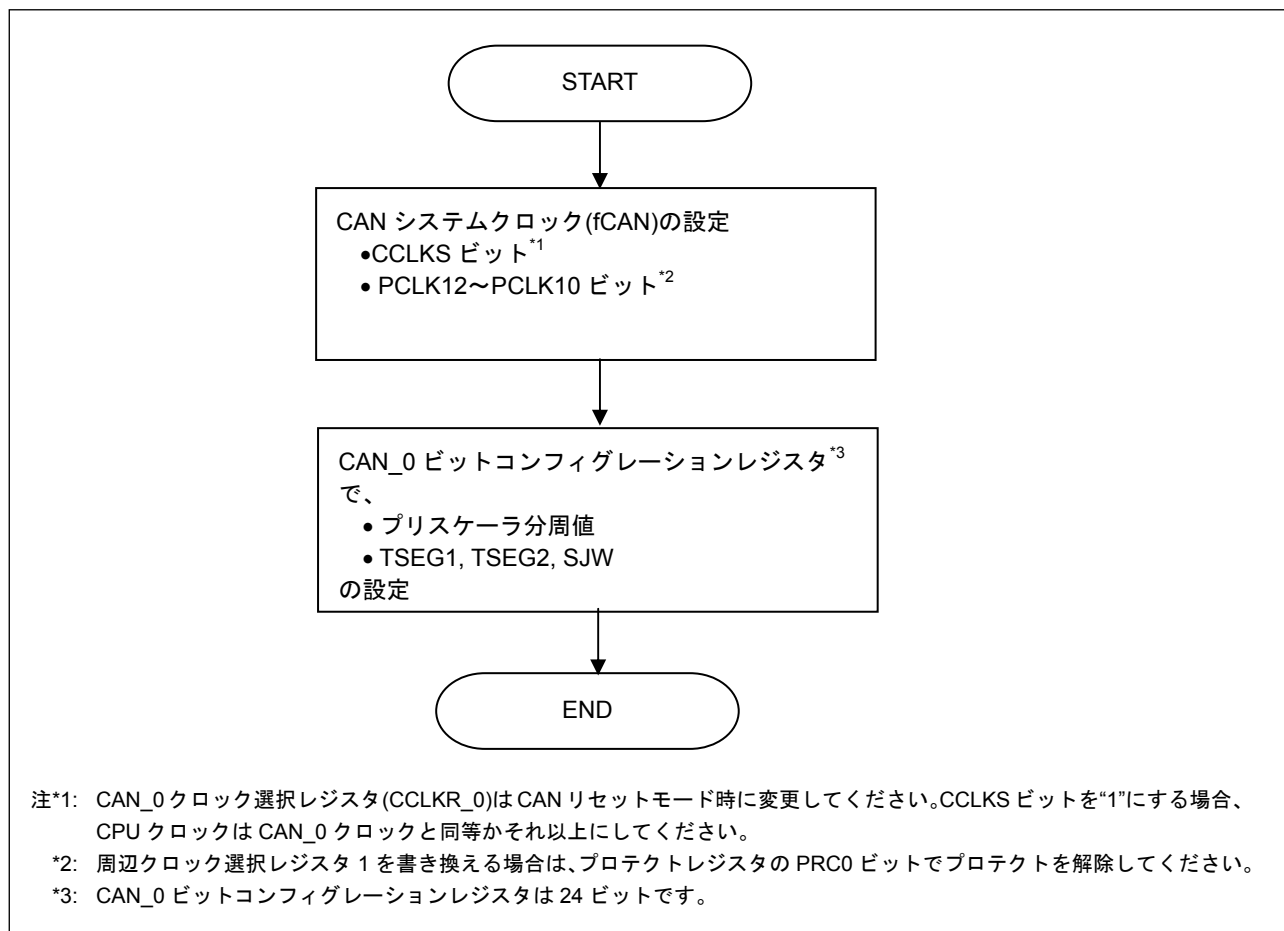


図 2.3 CAN ビットタイミングと転送速度の設定手順

2.3 CAN メッセージの送受信

CAN メッセージの送受信は次の3つの手順で行われます。

- CAN コンフィグレーション手順
CAN コンフィグレーション時に、CAN の転送速度、各種制御モード、アクセプタンスフィルタ、割り込みの設定を行います。
- メールボックスコンフィグレーション手順
送受信の各モードは、各メールボックスに対応した CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0) で設定します。
表 2.4に CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0)の設定と送信・受信モードの関係を示します。
- データ処理手順
メッセージ送信または受信正常終了時のメッセージ処理を行います。

上記の手順は通常メールボックスモード(CAN メールボックスモード選択ビット(MBM)が“0”)の場合です。FIFO メールボックスモード(CAN メールボックスモード選択ビット(MBM)が“1”)の場合は、2.4.2項もあわせて参照ください。

表 2.4 CAN_0 メッセージ制御レジスタ j 設定と送信・受信モードの関係

TRMREQ ^{*1}	RECREQ ^{*1}	ONESHOT ^{*1}	メールボックスの送信・受信モード設定内容
0	0	0	メールボックス使用不可、または送信アポート中
0	0	1	ワンショットモードでプログラムされたメールボックスからの送信か受信がアポートされた場合、設定可能
0	1	0	データフレームまたはリモートフレームの受信メールボックスとして設定
0	1	1	データフレームまたはリモートフレームのワンショット受信メールボックスとして設定
1	0	0	データフレームまたはリモートフレームの送信メールボックスとして設定
1	0	1	データフレームまたはリモートフレームのワンショット送信メールボックスとして設定
1	1	0	設定しないでください
1	1	1	設定しないでください

注*1: CAN_0 メッセージ制御レジスタ j のビット

メールボックスを受信メールボックスまたはワンショット受信メールボックスとして設定するときは、次の点に注意してください。

- メールボックスを受信メールボックスまたはワンショット受信メールボックスとして設定する前に、CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0) に“00h”を設定してください。
- 受信メッセージは、受信のモード設定とアクセプタンスフィルタ処理の結果に従って、条件に一致した最初のメールボックスに格納されます。受信されたメッセージを格納するメールボックスは、メールボックスの番号の小さいほうが、優先順位が高くなります。
- CAN オペレーションモードで、受信メッセージに設定したメールボックスの ID/マスクセットに一致するメッセージを送信した場合、CAN モジュールは送信データを受信しません。しかしセルフテストモードでは、CAN モジュールは送信データを受信します。この場合、CAN モジュールは ACK を返します。

メールボックスを送信メールボックスまたはワンショット送信メールボックスとして設定するときは、次の点に注意してください。

- メールボックスを送信メールボックスまたはワンショット送信メールボックスとして設定する前に、CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0) を“00h”にして、さらに、アポート処理中でないことを確認してください。

2.3.1 CAN コンフィグレーション

CAN コンフィグレーションには、次の 3 つのコンフィグレーションがあります。

- ハードウェアリセット後のコンフィグレーション
ハードウェアリセット後に行うコンフィグレーションです。
- CAN リセットモード後のコンフィグレーション
CAN リセットモードへ移行したときに行うコンフィグレーションです。
CAN モジュールはリセットされますので、再設定が必要となります。
転送速度を変更する必要があるときに、このモードのコンフィグレーションを行う必要があります。
- CAN Halt モード後のコンフィグレーション
CAN Halt モードへ移行したときに行うコンフィグレーションです。
CAN モジュールはリセットされませんので、再設定は必ずしも必要ありません。
通信を一時的に停止する必要があるときに、このモードのコンフィグレーションを行う必要があります。

(1) ハードウェアリセット後のコンフィグレーション

図 2.4にハードウェアリセット後に行う CAN コンフィグレーション手順を示します。

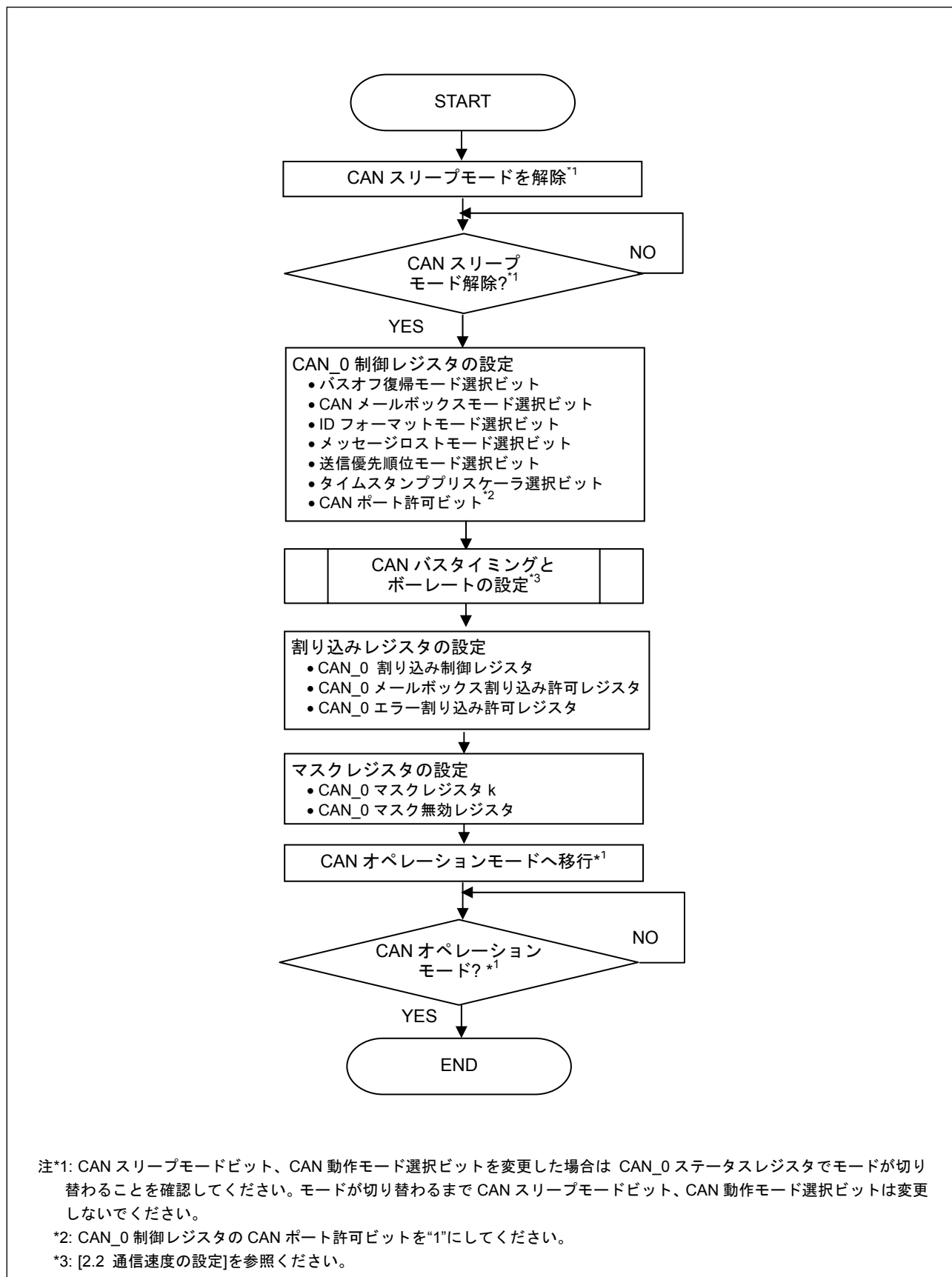


図 2.4 ハードウェアリセット後に行う CAN コンフィグレーション手順

(2) CAN リセットモード後のコンフィグレーション

図 2.5に CAN リセットモードへ移行した後に行う CAN コンフィグレーション手順を示します。

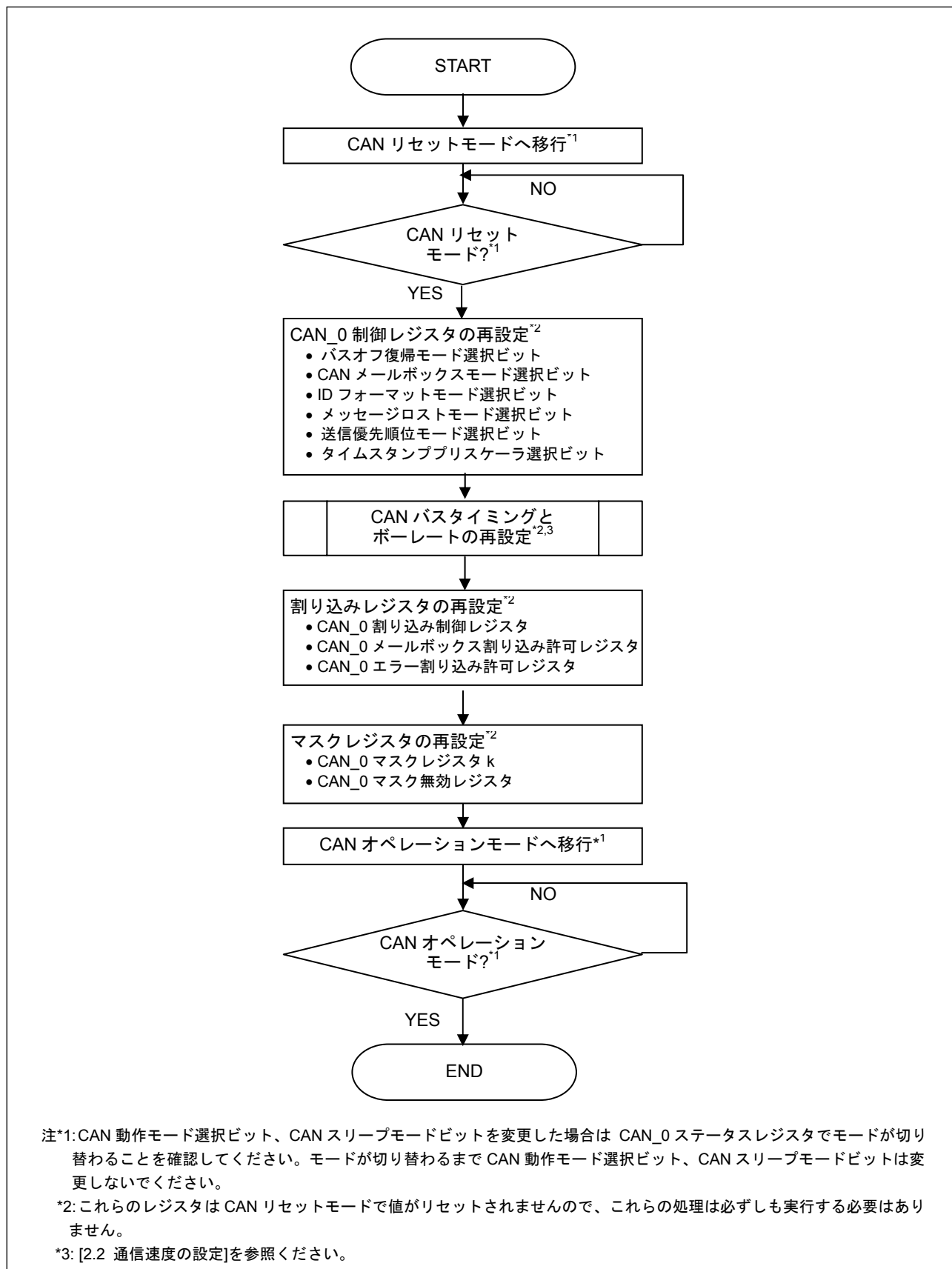


図 2.5 CAN リセットモードへ移行した後に行う CAN コンフィグレーション手順

(3) CAN Halt モード後のコンフィグレーション

図 2.6に CAN Halt モードへ移行した後に行う CAN コンフィグレーション手順を示します。

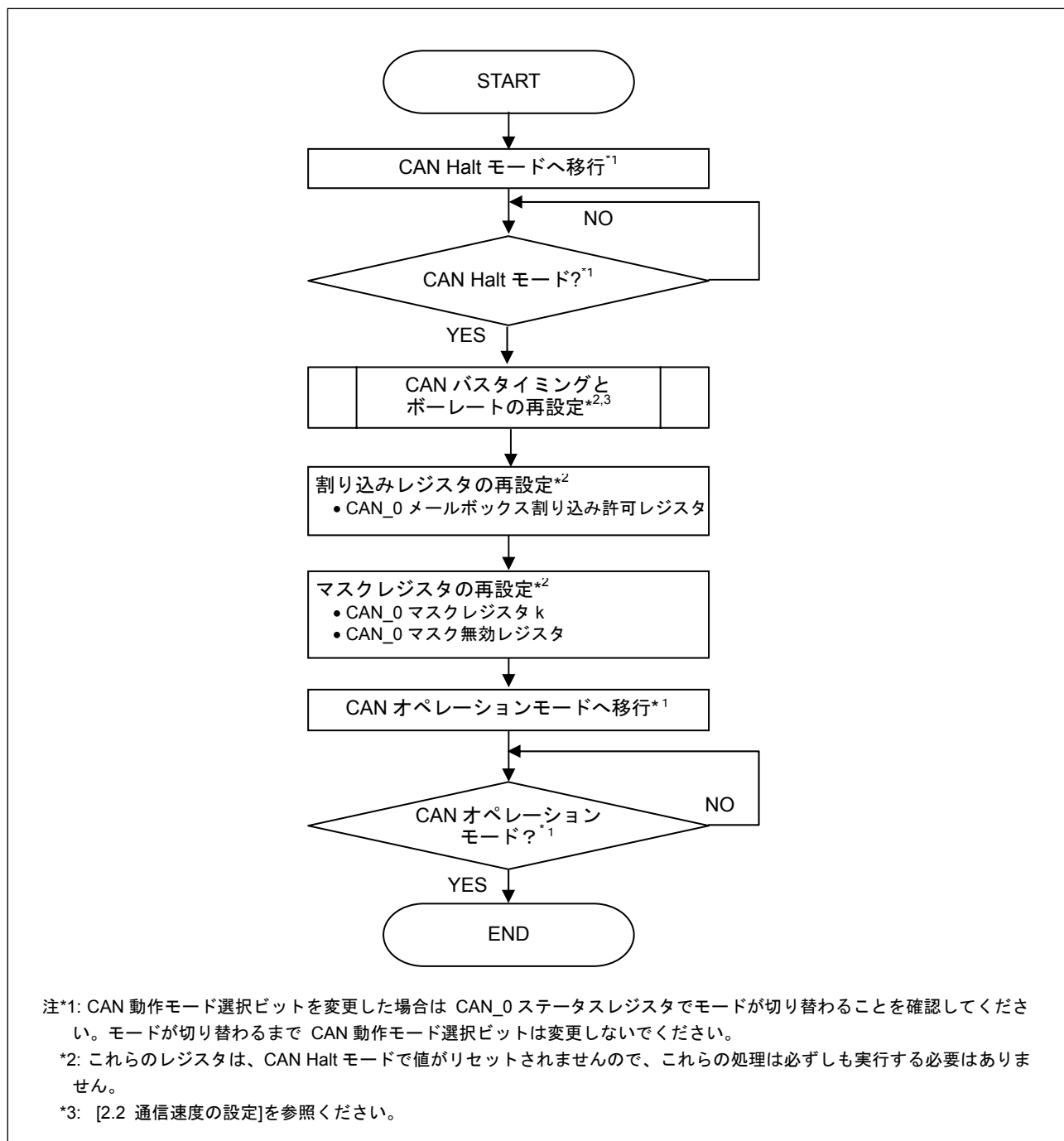


図 2.6 CAN Halt モードへ移行した後に行う CAN コンフィグレーション手順

2.3.2 メッセージ送信

CAN モジュールには、16 個のメールボックスがあります。

送信には、以下の 2 つの送信モードがあり、どちらの送信モードでも、16 個のメールボックスすべてを送信で使用できます。

- 通常送信モード
メールボックスを通常送信モードに設定すると、そのメールボックスに設定しているデータフレームまたはリモートフレームを送信できます。
通常送信が完了したかどうかは、対応するメールボックスの送信完了フラグ(SENTDATA)で確認することができます。送信完了フラグ(SENTDATA)は、通常送信が正常完了したときに“1”になります。対応するメールボックスの送信中に、アービトレーションに負けた場合やエラーが発生した場合には、メッセージは保持されます(メッセージの再送信を行います)。
- ワンショット送信モード
メールボックスをワンショット送信モードに設定すると、そのメールボックスに設定しているデータフレームまたはリモートフレームを送信できます。ワンショット許可ビット(ONESHOT)が“1”のとき、メールボックスは 1 回のみメッセージを送信します(CAN バスエラーまたは CAN バスアービトレーション負けの場合でも、メッセージの再送信は行いません)。
ワンショット送信が完了したかどうかは、対応するメールボックスの送信完了フラグ(SENTDATA)または送信アボート完了フラグ(TRMABT)で確認することができます。送信完了フラグ(SENTDATA)は、ワンショット送信が正常完了したときに“1”になります。送信アボート完了フラグ(TRMABT)は、対応するメールボックスの送信中に、アービトレーションに負けたとき、またはエラーが発生したときに“1”になります。

(1) 通常送信要求

図 2.7に通常送信要求の手順を示します。

この処理は、対応するメールボックスに送信/受信要求がない(CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0) が“00h”かつ アボート処理中でない)ときに行ってください。

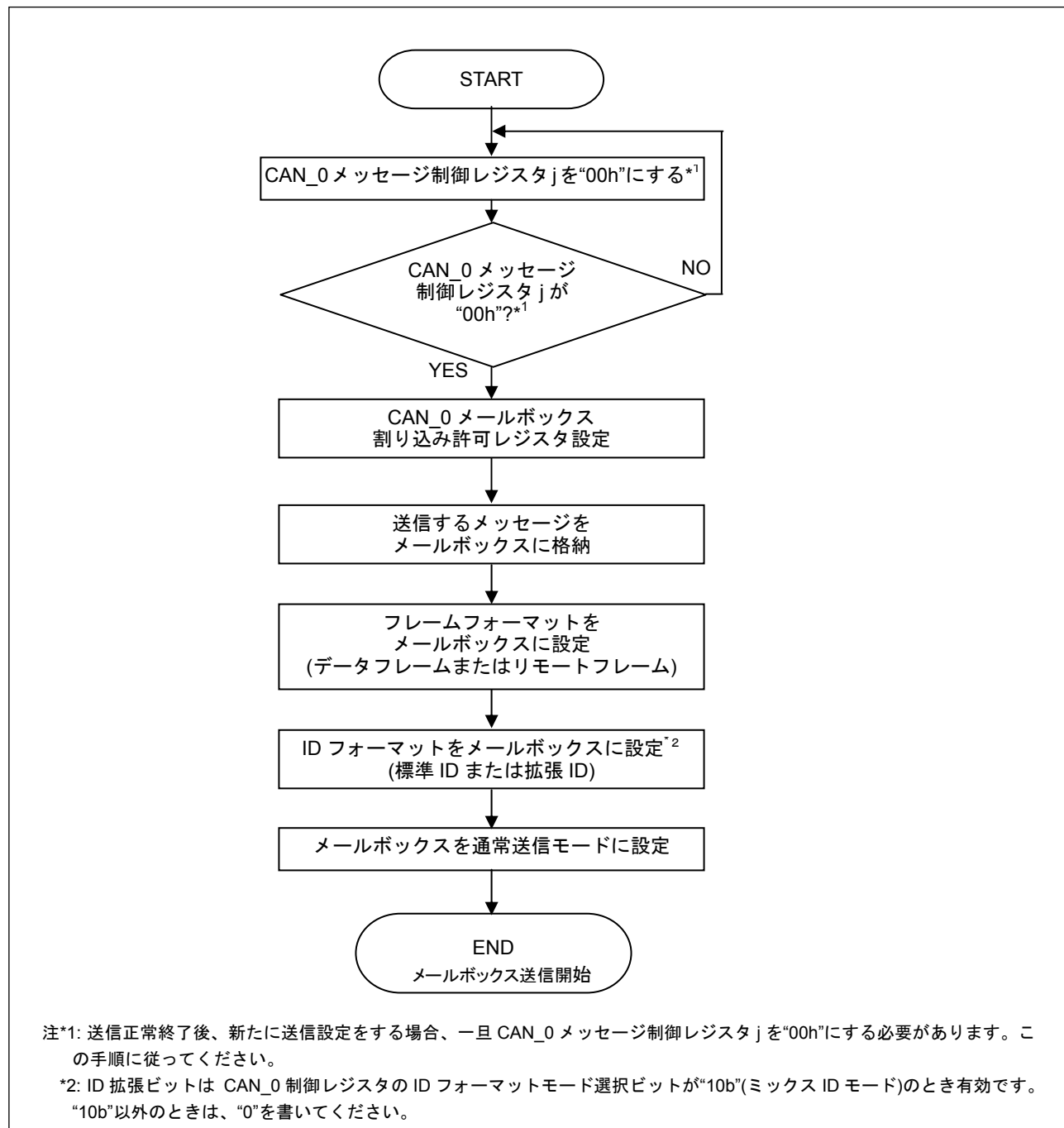


図 2.7 通常送信要求手順

(2) 通常送信完了処理

図 2.8に通常送信完了後に必要な手順を示します。引き続き通常送信要求を行うときは、[(1) 通常送信要求]を参照ください。

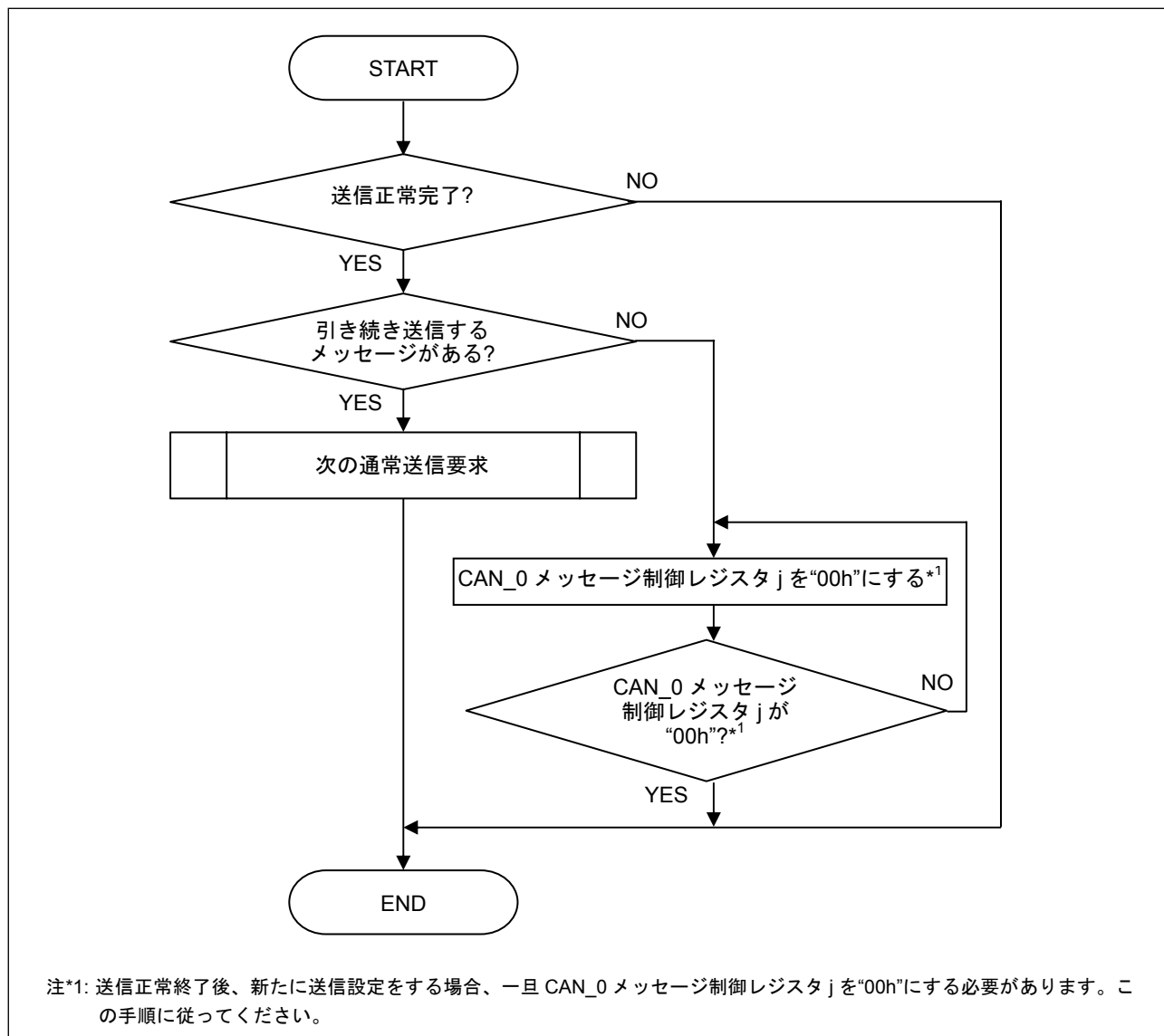


図 2.8 通常送信完了手順

(3) ワンショット送信要求

送信モードのときワンショット許可ビット(ONESHOT)を“1”にすると、CAN モジュールは対応するメールボックスからの送信を 1 回行います。

図 2.9にワンショット送信要求の手順を示します。

この処理は、対応するメールボックスに送信/受信要求がない(CAN メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0)が“00h”かつ アボート処理中でない)ときに行ってください。

ワンショット送信が完了したかどうかは、対応するメールボックスの送信完了フラグ(SENTDATA)または送信アボート完了フラグ(TRMABT)で確認することができます。送信完了フラグ(SENTDATA)は、ワンショット送信が正常完了したときに“1”になります。送信アボート完了フラグ(TRMABT)は、対応するメールボックスの送信中に、アービトレーションに負けたとき、またはエラーが発生したときに“1”になります。

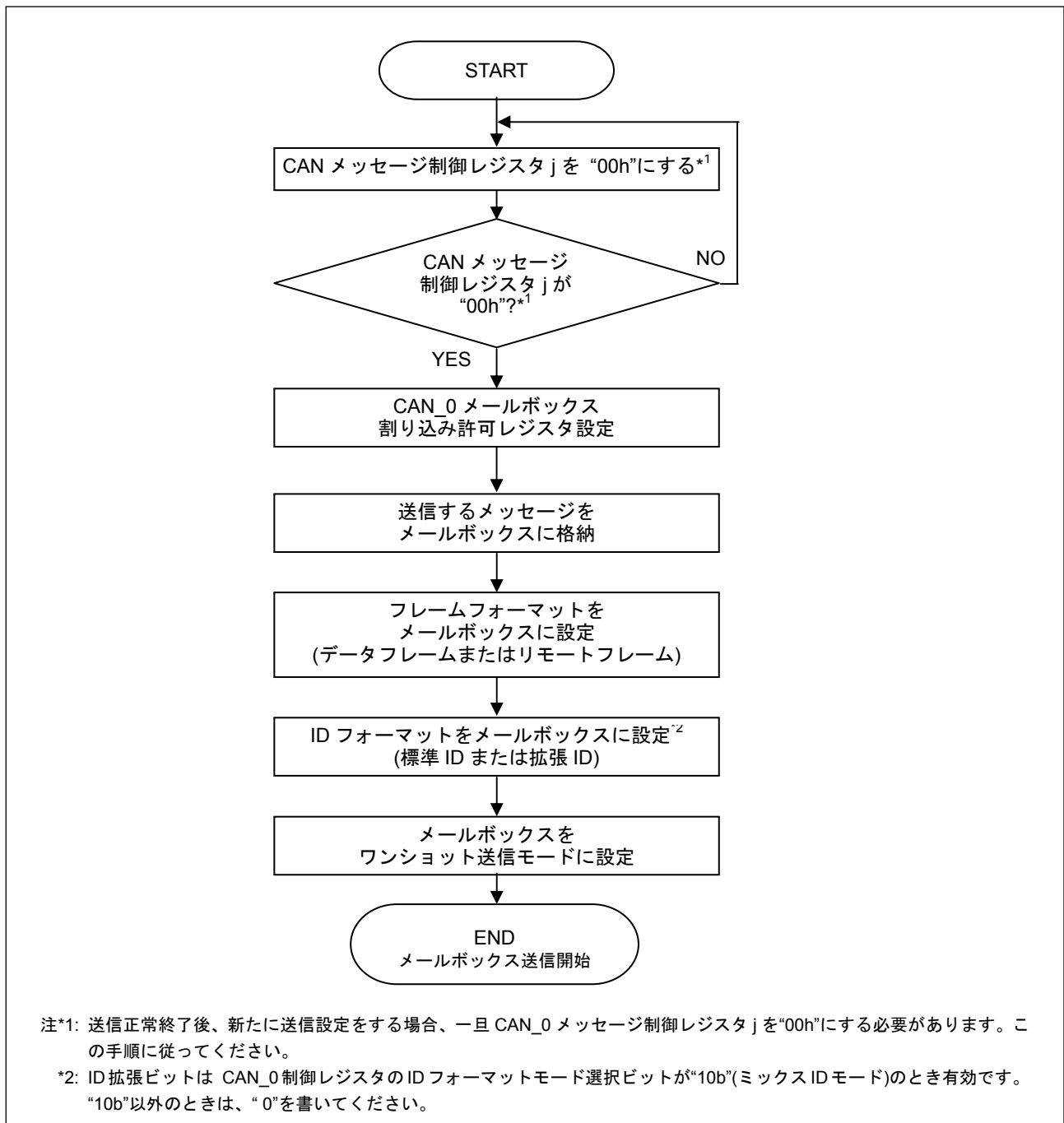


図 2.9 ワンショット送信要求手順

(4) ワンショット送信完了処理

図 2.10にワンショット送信完了後に必要な手順を示します。

この処理はポーリングで行う必要があります。割り込みで行うと、アービトレーション負けやエラーにより送信が中断した場合、CAN_0 送信完了割り込みが発生しません。ワンショット送信モードに設定したメールボックスから引き続きワンショット送信要求を行うときは、[(3) ワンショット送信要求]を参照ください。

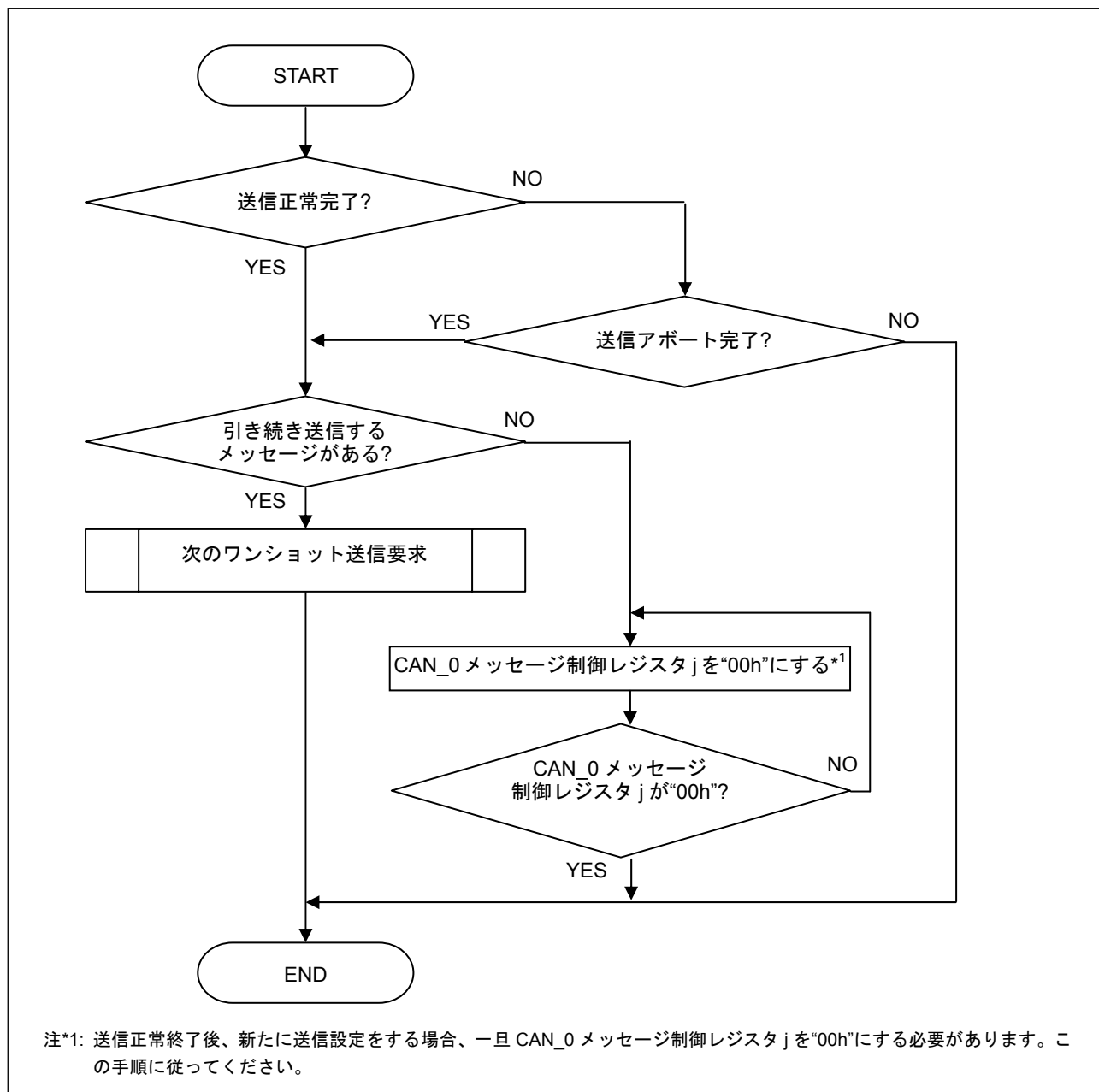


図 2.10 ワンショット送信完了手順

(5) 送信アボート

2つ以上のノードが同時に送信を始めた場合、CAN ID の優先度が低いメッセージのノードはアービトレーション負けとなります(ワンショット送信の場合にはメッセージはアボートされ、通常送信の場合にはメッセージは保持(再送信)されます)。アービトレーションに勝つか CAN バスがアイドル状態のときに送信しない限り、メッセージの送信が正常に終了しません。

本マイコンでは、このようなときに、再送信中のメッセージを破棄するための送信アボート機能があります。送信アボートが完了したかどうかは、対応するメッセージの送信完了フラグ(SENTDATA)または送信アボート完了フラグ(TRMABT)で確認することができます。

送信完了フラグ(SENTDATA)は、送信が正常完了したときに“1”になります。

送信アボート完了フラグ(TRMABT)は、次の場合、“1”になります。

- 送信アボート要求に続いて、送信を開始する前に送信アボートが完了した場合
- 送信アボート要求に続いて、CAN モジュールが CAN バスアービトレーション負けまたは CAN バスエラーを検出した場合
- ワンショット送信モード(RECREQ ビットが“0”、TRMREQ ビットが“1”、ONESHOT ビットが“1”) で、CAN モジュールが CAN バスアービトレーション負け、または CAN バスエラーを検出した場合

データ送信が完了すると“1”になりません。データ送信が完了した場合は SENTDATA ビットが“1”になります。送信アボート機能は1つのメッセージ送信に制限時間を設けたいときや、緊急な優先順位の高いメッセージを送信するときなどに有効です。

図 2.11に送信アボート機能の応用例を、図 2.12に送信アボート手順を示します。

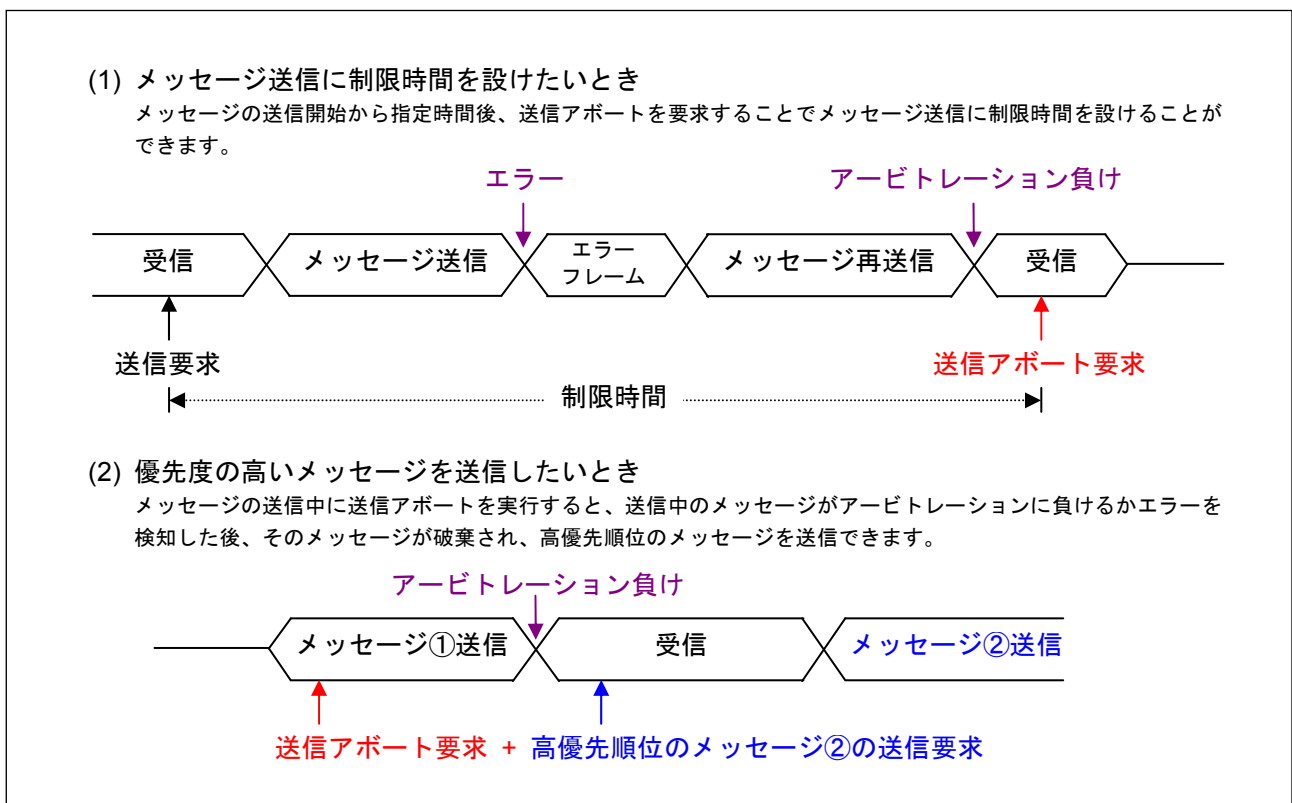


図 2.11 送信アボート機能の応用例

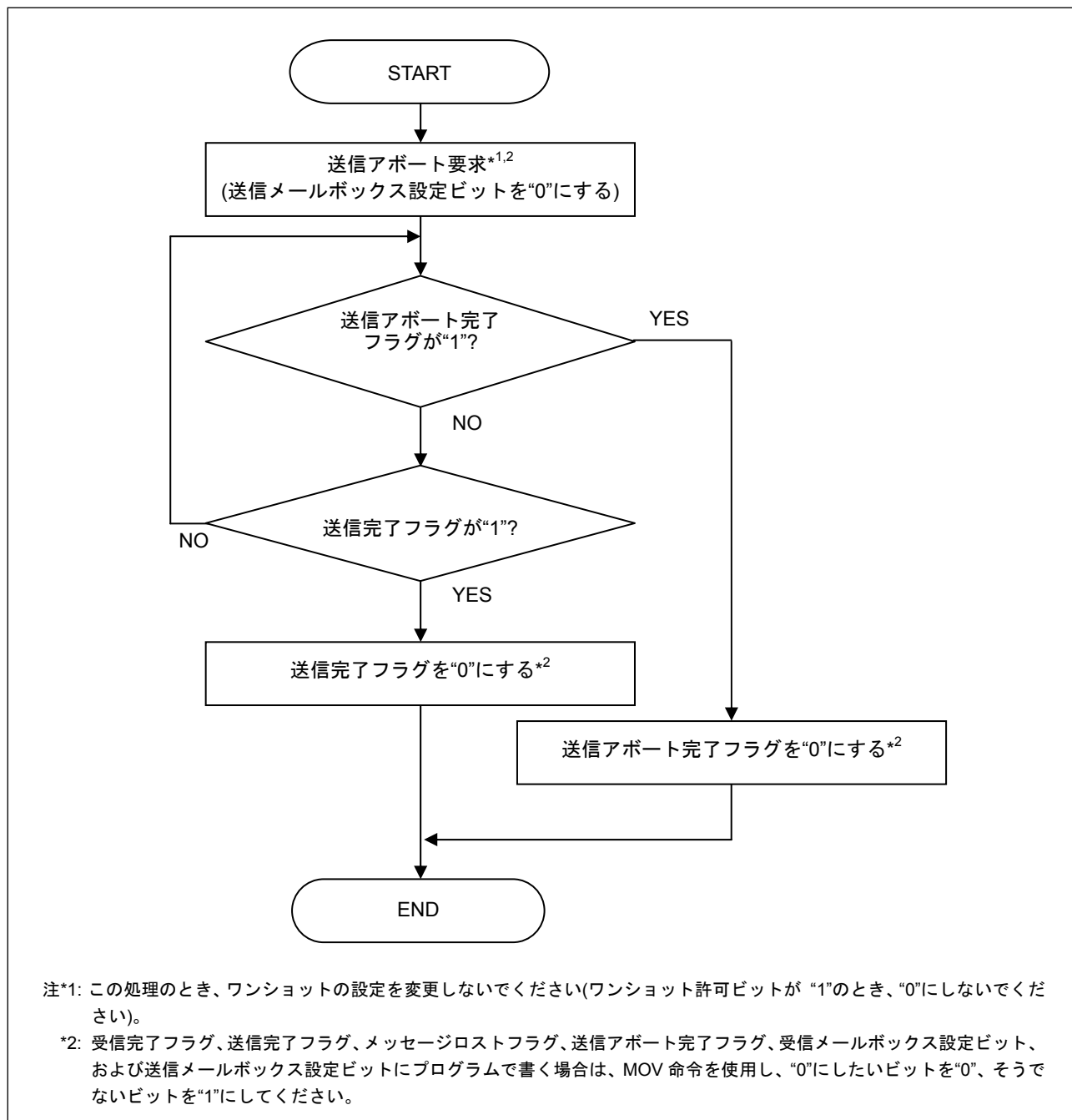


図 2.12 送信アボート手順

2.3.3 メッセージ受信

CAN モジュールには、16 個のメールボックスがあります。すべてのメールボックスは受信モードで使用できます。

受信メッセージは、適合する ID を設定したメールボックスのうち、常に番号の一番小さいメールボックスに格納されます。アクセプタンスフィルタを使用すると受信するメッセージを選択できます。アクセプタンスフィルタについては 9 項を参照ください。

受信には、以下の 2 つの受信モードがあります。

- 通常受信モード

メールボックスを通常受信モードに設定すると、そのメールボックスに設定した ID(対応するアクセプタンスフィルタを組み合わせた結果)と同じ ID のデータフレームまたはリモートフレームを受信できます。もし同じ ID で通常受信モードに設定したメールボックスが 2 つ以上ある場合、受信メッセージは、適合する ID を設定したメールボックスのうち、番号の一番小さいメールボックスに格納されます。そのため、オーバーライトまたはオーバーランが発生する可能性があります(オーバーライト/オーバーランのどちらが発生するかは、メッセージロスモード選択ビット(MLM)の設定によります)。

- ワンショット受信モード

メールボックスをワンショット受信モードに設定すると、そのメールボックスに設定した ID(対応するアクセプタンスフィルタを組み合わせた結果)と同じ ID のデータフレームまたはリモートフレームを受信できます。ワンショット許可ビット(ONESHOT)を“1”にすると、メールボックスはメッセージを 1 回受信し、ソフトウェアで処理されるまで、それ以上のメッセージを受信しません。もし同じ ID でワンショット受信モードに設定したメールボックスが 2 つ以上ある場合、受信メッセージは、メールボックス番号の小さい順に格納されます。すなわち、最初に受信したメッセージは番号の一番小さいメールボックスに格納され、そのメッセージが処理されないままであると、次のメッセージは 2 番目に小さい番号のメールボックスに格納されます。

(1) 通常受信要求

図 2.13に通常受信要求の手順を示します。

この処理は、対応するメールボックスに送信/受信要求がない(CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0)が“00h”かつ アボート処理中でない)ときに行ってください。

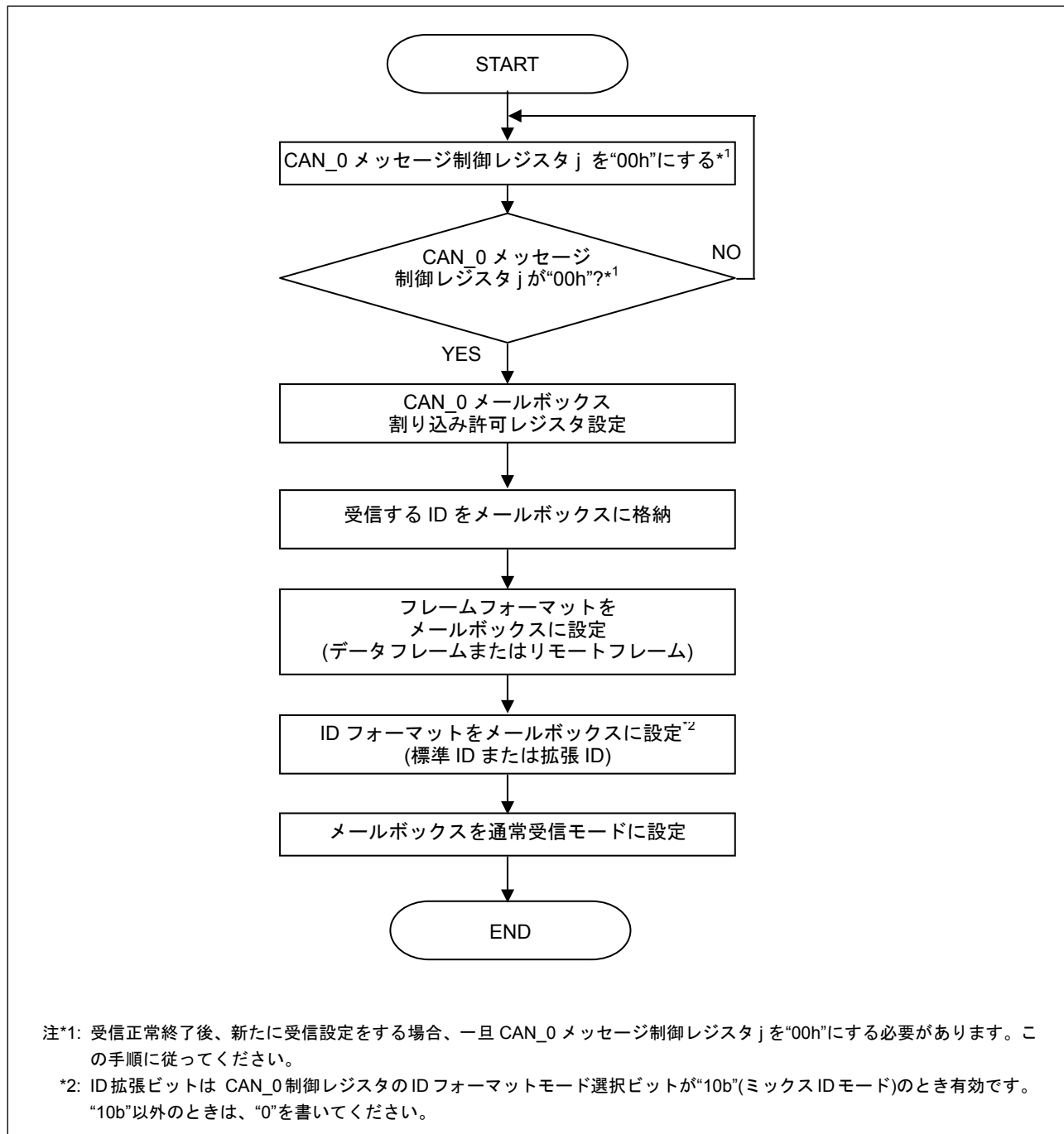


図 2.13 通常受信要求手順

(2) 通常受信モードに設定したメールボックスの受信完了(オーバライトモード)

このモードのとき、ソフトウェアがすでに受信したメッセージを処理し終わる前にそのメールボックスが新しいメッセージを受信した場合、メールボックスはその新しいメッセージで上書きされます。そのため、ソフトウェアがメールボックスから受信したメッセージを読み出したあとで、読み出し処理中にそのメールボックスが上書きされなかったことを確認する必要があります。すでに受信完了フラグ(NEWDATA)が“1”の状態、メッセージが上書きされた場合、メッセージロストフラグ(MSGLOST)が“1”になります。

この処理を行うとき、受信メールボックス検索機能を使用する場合は、未処理の受信があるメールボックスの番号を調べたあとで行ってください。受信メールボックス検索機能については、2.5項を参照ください。

図 2.14 通常受信モードに設定したメールボックスの受信メッセージ処理手順(オーバライトモード)に、オーバライトモード(メッセージロストモード選択ビット(MLM)=“0”)かつ通常受信モードに設定したときの、受信完了したメールボックスに対するメッセージの処理手順を示します。

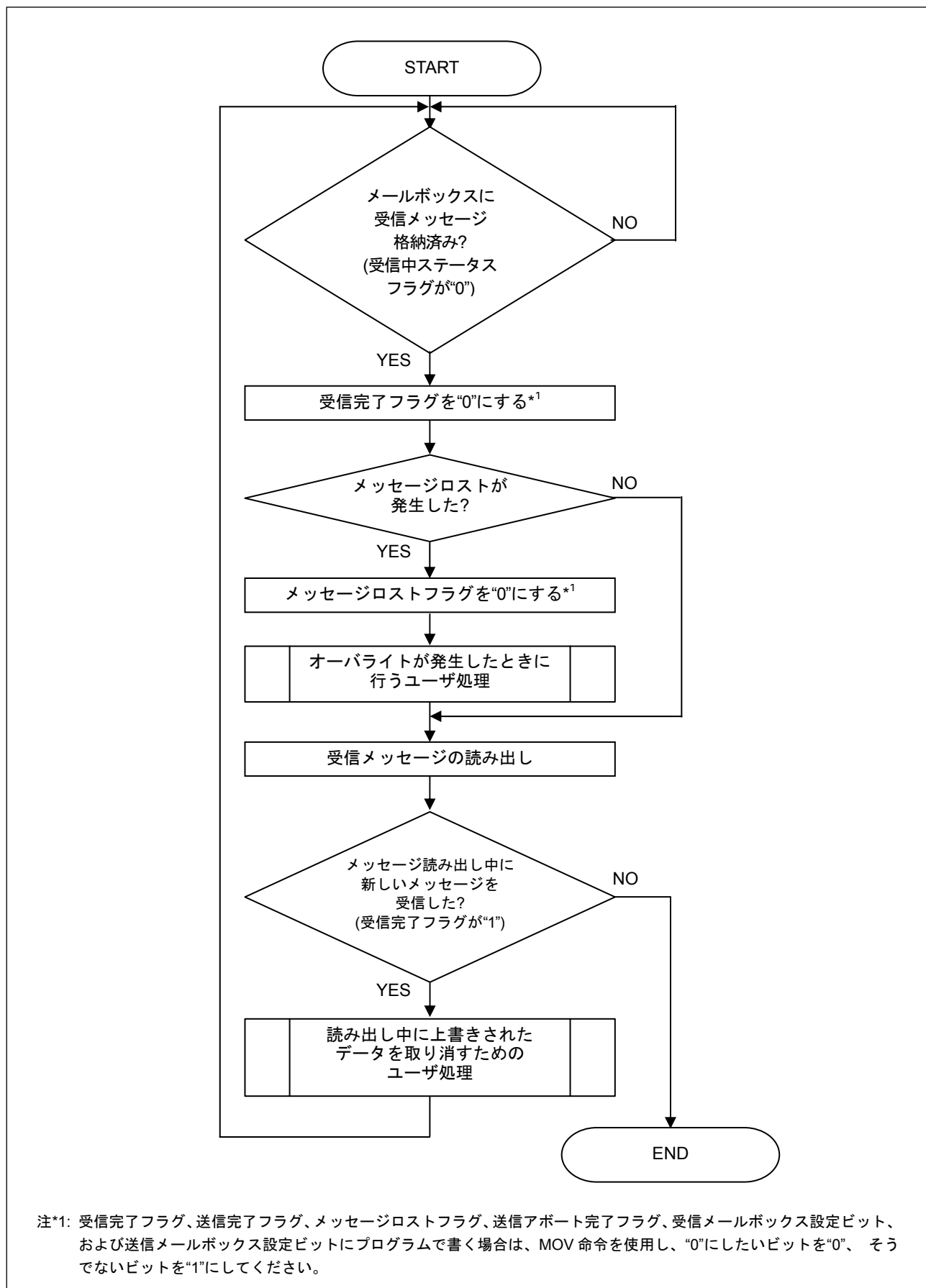


図 2.14 通常受信モードに設定したメールボックスの受信メッセージ処理手順(オーバーライトモード)

(3) 通常受信モードに設定したメールボックスの受信完了(オーバランモード)

ソフトウェアがすでに受信したメッセージを処理し終わる前にそのメールボックスが新しいメッセージを受信した場合、その新しいメッセージは破棄されます(メールボックスに格納されません)。この場合、対応するメールボックスのメッセージロストフラグ(MSGLOST)が“1”になり、オーバラン割り込みが発生します(オーバラン割り込みを許可している場合)。

この処理は、受信メールボックス検索機能を使用する場合には、未処理の受信があるメールボックスの番号を調べたあとで行ってください。受信メールボックス検索機能については、2.5項を参照ください。

図 2.15に、オーバランモード(メッセージロストモード選択ビット(MLM)が“1”)かつ通常受信モードに設定したときの、受信完了したメールボックスに対するメッセージの処理手順を示します。

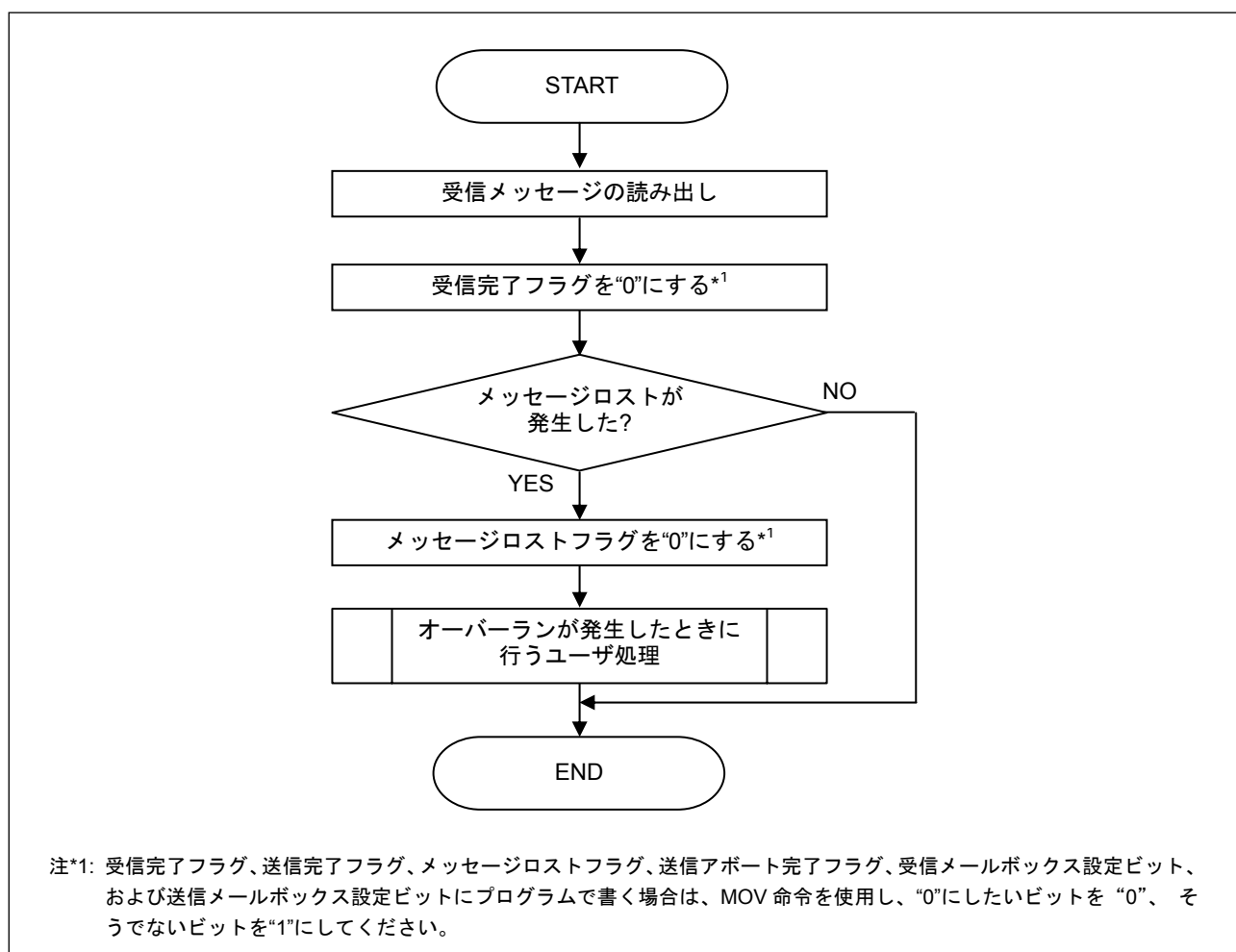


図 2.15 通常受信モードに設定したメールボックスの受信メッセージ処理手順(オーバランモード)

(4) ワンショット受信要求

図 2.16に通常受信要求の手順を示します。

この処理は、対応するメールボックスに送信/受信要求がない(CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0)が“00h”かつ アボート処理中でない)ときに行ってください。

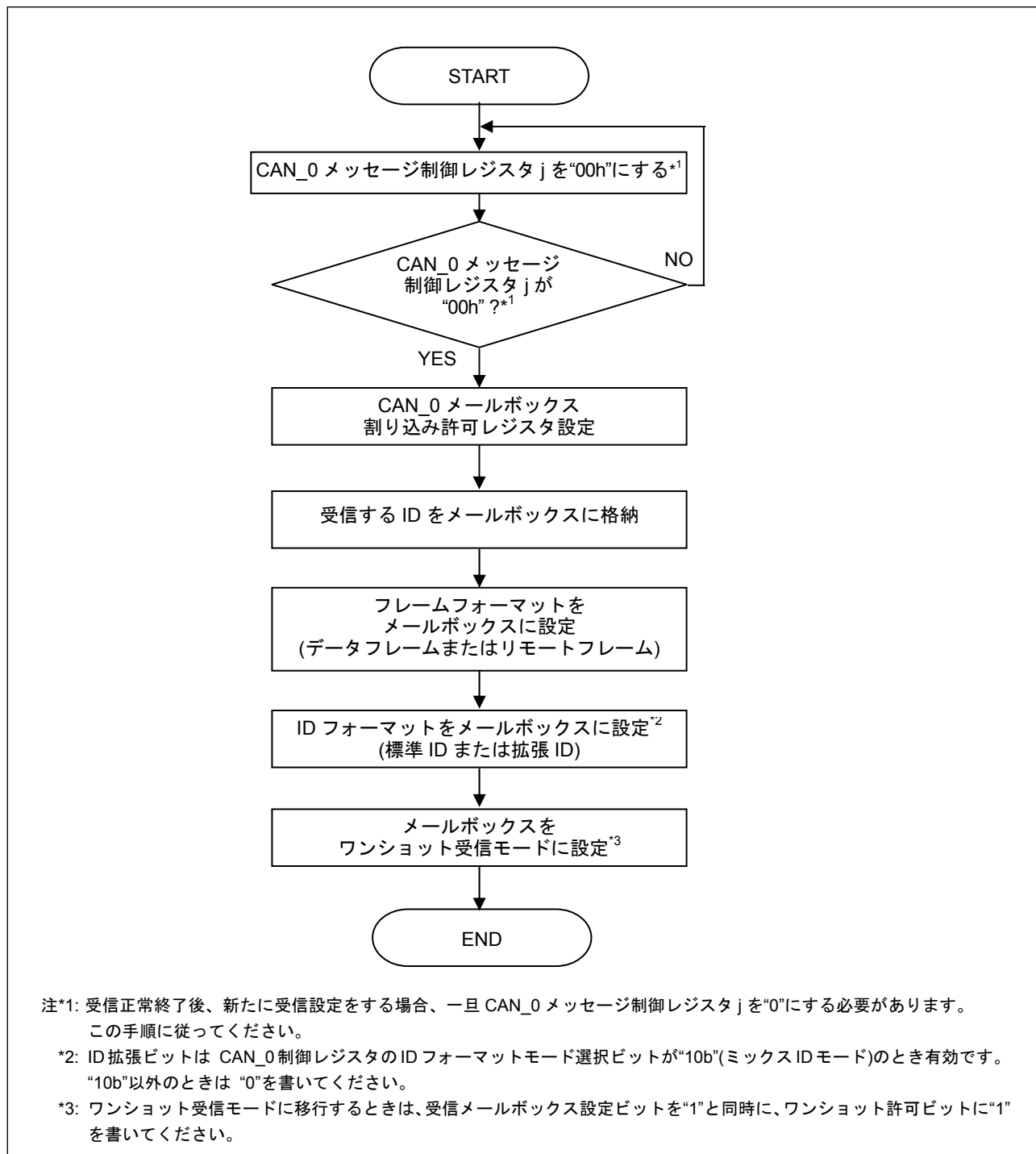


図 2.16 ワンショット受信要求手順

(5) ワンショット受信モードに設定したメールボックスの受信完了

ワンショット受信モードではメッセージロストモード選択ビット(MLM)の設定は関係なく、受信完了フラグ(NEWDATA)を“0”にするまで、メッセージを受信したメールボックスが再び受信することがありません。そのため、メッセージの上書きは発生しません。

受信メールボックス検索機能を使用する場合は、この処理を未処理の受信があるメールボックスの番号を調べたあとで行ってください。受信メールボックス検索機能については、2.5項を参照ください。

図 2.17に、受信完了したメールボックスに対するメッセージの処理手順を示します。

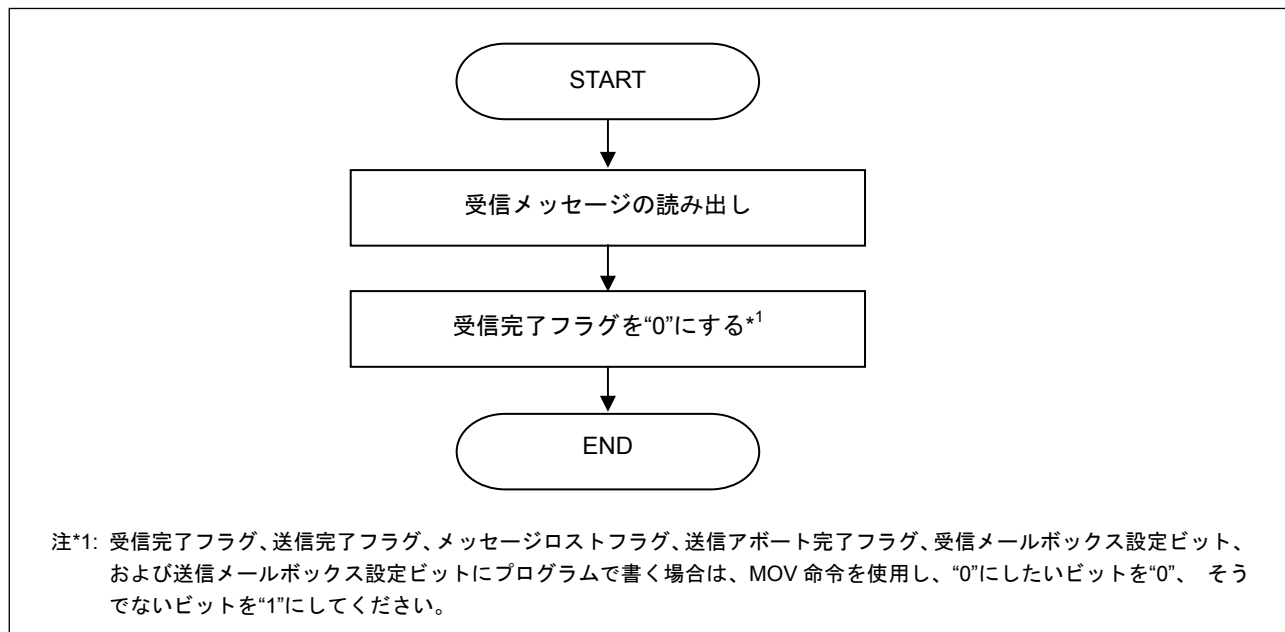


図 2.17 ワンショット受信モードに設定したメールボックスの受信メッセージ処理手順

(6) 受信アボート

受信アボートは、CAN_0 メッセージ制御レジスタ j(CMCTLj_0)の受信メールボックス設定ビット (RECREQ)、受信完了フラグ(NEWDATA)、メッセージロストフラグ(MSGLOST)を同時に“0”にすることで実行します(ワンショット受信を許可している場合は、ワンショット許可ビット(ONESHOT)を“0”にするのをアボートが完了してから行ってください)。

図 2.18に受信アボート手順を示します。

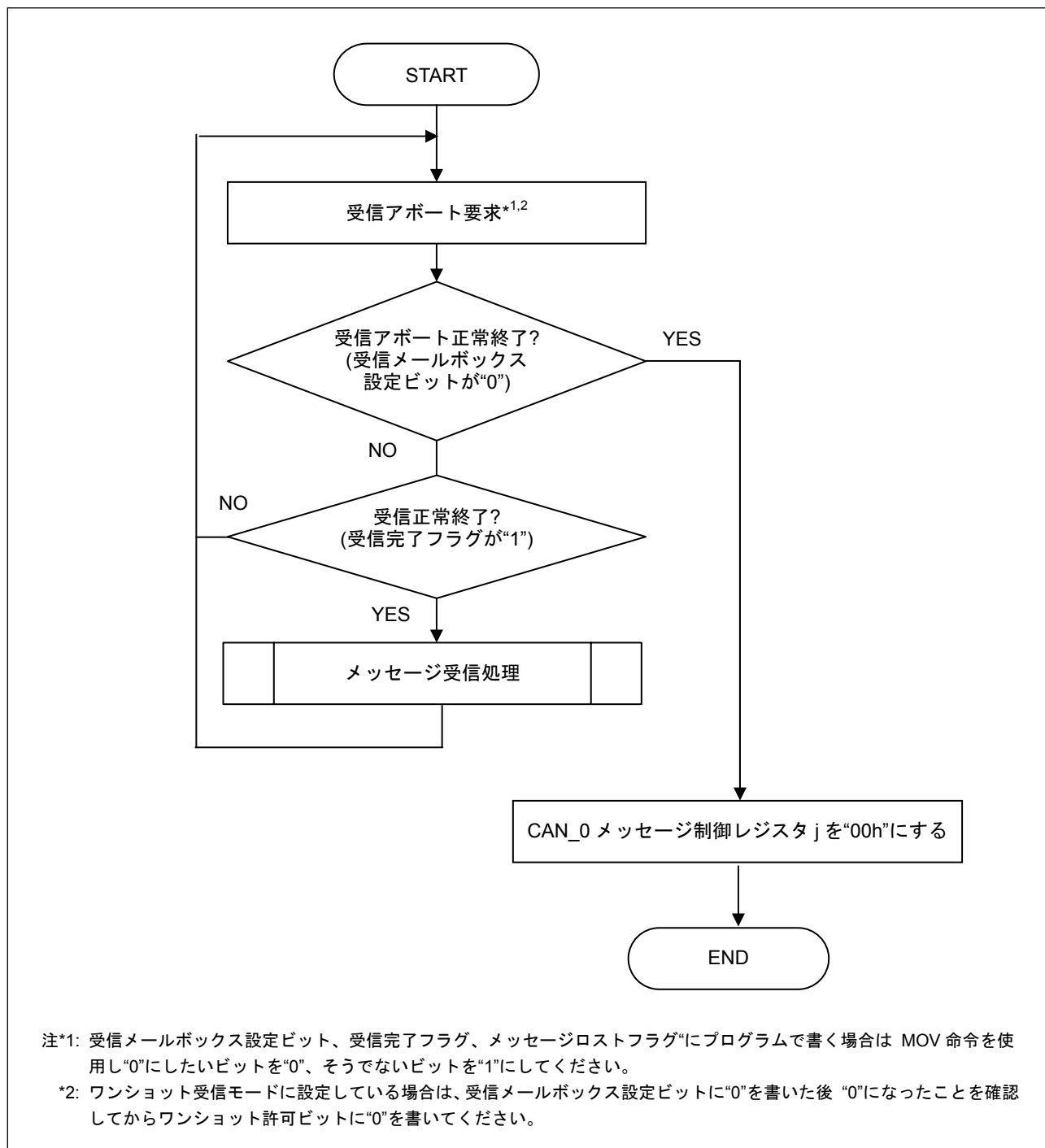


図 2.18 受信アボート手順

2.4 メールボックスモード

CAN コンフィグレーション中に、CAN_0 制御レジスタ(CCTLR_0)の CAN メールボックスモード選択ビット(MBM)で以下の2つのメールボックスモードを選択することができます。

- 通常メールボックスモード
全てのメールボックスが通常の送信または受信メールボックスに設定されます。
- FIFO メールボックスモード
メールボックス[0]~[7]は通常の送信または受信メールボックスに設定され、メールボックス[8]~[11]は送信 FIFO に設定され、メールボックス[12]~[15]は受信 FIFO に設定されます。

2.4.1 通常メールボックスモード

全てのメールボックスが通常の送信または受信メールボックスに設定されます。

図 2.19に通常メールボックスモードのメールボックス構造を示します。

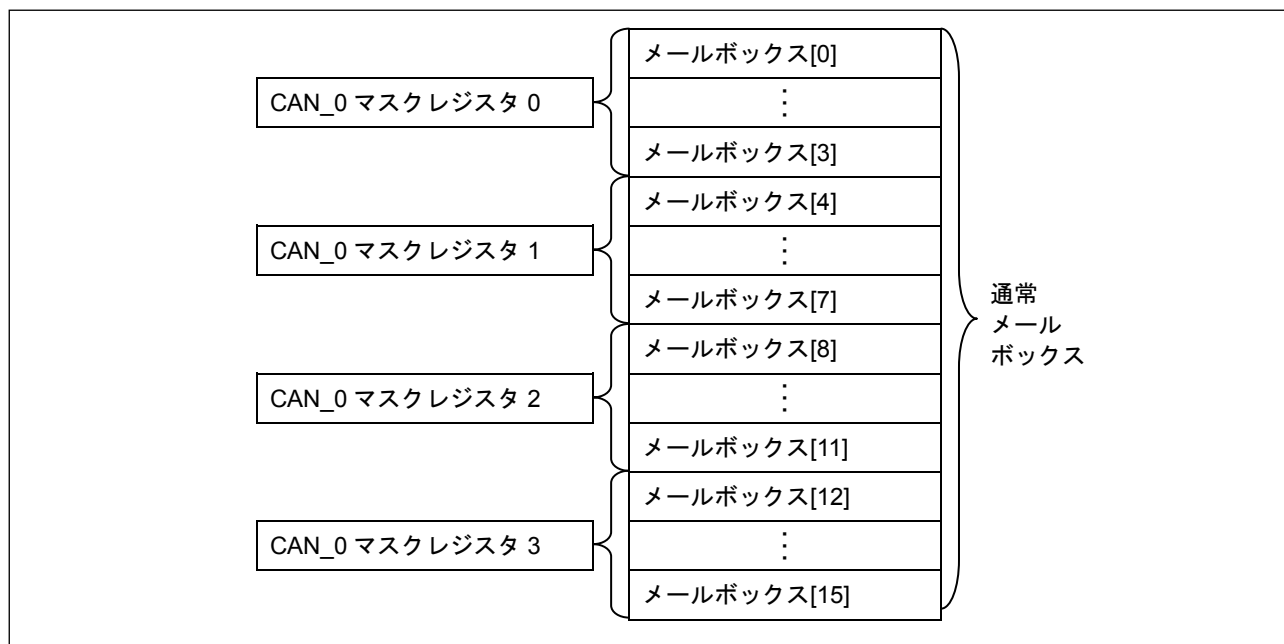


図 2.19 通常メールボックスモードのメールボックス構造

2.4.2 FIFO メールボックスモード

図 2.20に FIFO メールボックスモードのメールボックス構造を示します。

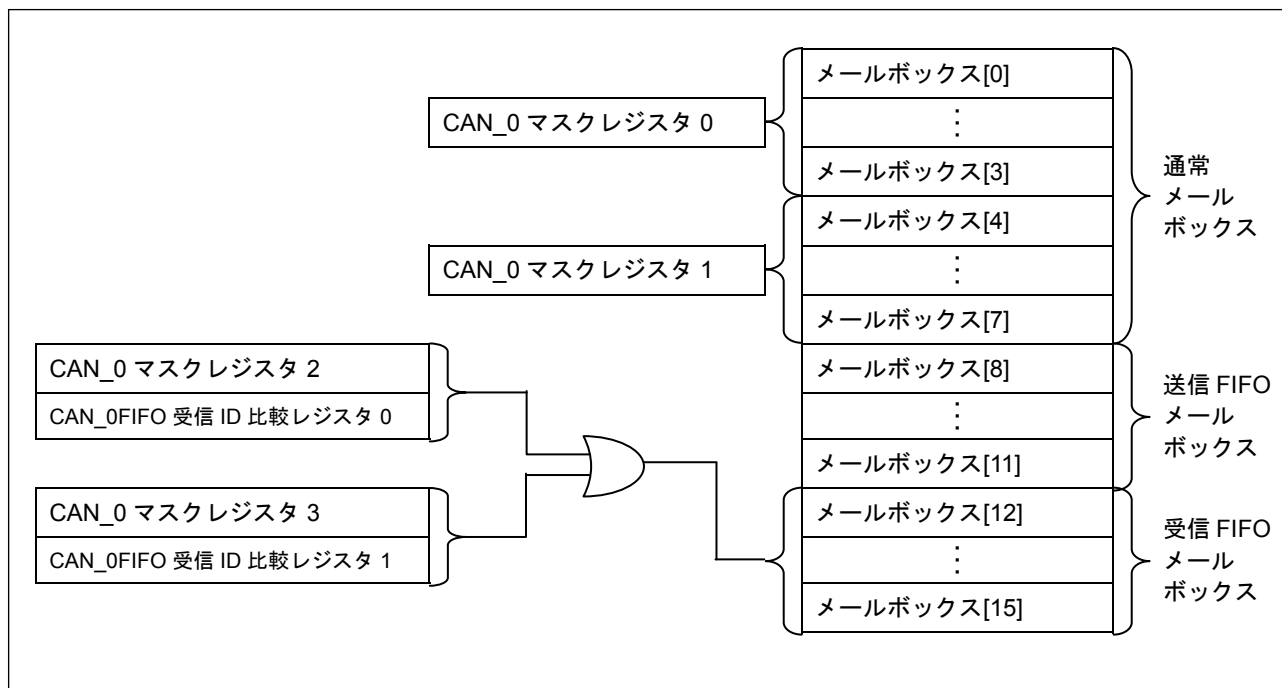


図 2.20 FIFO メールボックスモードのメールボックス構造

メールボックス[8]~[11]は送信 FIFO に設定され、メールボックス[12]~[15]は受信 FIFO に設定されません。

FIFO メールボックスでは、送信 FIFO に対してはメールボックス[8]、受信 FIFO に対してはメールボックス[12]をアクセスしてください。送信/受信 FIFO ポインタの更新は、CAN 送信/受信 FIFO ポインタ制御レジスタ(CTFPCR_0 および CRFPCR_0)に“FFh”を書くことで行えます。メールボックス[0]~[7]は通常の送信または受信メールボックスに設定されます。

CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)の対応するビットを設定することで以下の選択が行えます。

- 送信 FIFO と受信 FIFO の割り込み禁止/許可
- 送信 FIFO と受信 FIFO の割り込み発生要因

FIFO メールボックスモードでは、メールボックス[8]~[15]の対応する CAN_0 メッセージ制御レジスタ j (CMCTLj_0)は使用せず、代わりに CAN_0 送信 FIFO 制御レジスタ(CTFCR_0)と CAN_0 受信 FIFO 制御レジスタ(CRF_0)を使用してください。

CAN_0 送信 FIFO 制御レジスタ(CTFCR_0)の送信 FIFO 許可ビット(TFE)を“1”にすると、メールボックス[8]~[11]は送信 FIFO として機能します。送信 FIFO 許可ビット(TFE)を“0”にすると、メールボックス[8]~[11]は送信 FIFO として機能しません(送信 FIFO は停止状態になります)。

送信 FIFO から送信が行われている間に、送信 FIFO 許可ビット(TFE)を“0”にした場合、送信完了、エラー発生、アービトレーション負け、または CAN Halt モードへの遷移に続いて送信 FIFO が空になり、送信 FIFO からの未送信メッセージは失われます。

送信 FIFO メールボックスは 4 段あります。送信 FIFO 内にメッセージが 1 つもないとき、CAN_0 送信 FIFO 制御レジスタ(CTFCR_0)の送信 FIFO 空ステータスビット(TFEST)が“1”になります。送信 FIFO 内の 4 つのメールボックスのすべてにメッセージがある(すなわち、4 つの未送信メッセージがある)場合、CAN_0 送信 FIFO 制御レジスタ(CTFCR_0)の送信 FIFO フルステータスビット(TFFST)が“1”になります。

CAN 受信 FIFO 制御レジスタ(CRF_0)の受信 FIFO 許可ビット(RFE)を“1”にすると、メールボックス[12]~[15]は受信 FIFO として機能します。受信 FIFO 許可ビット(RFE)を“0”にすると、メールボックス[12]~[15]は受信 FIFO として機能しません(受信 FIFO は停止状態になります)。

受信 FIFO メールボックスは 4 段あります。受信 FIFO 内にメッセージが 1 つもないとき、CAN 受信 FIFO 制御レジスタ(CRF_0)の受信 FIFO 空ステータスビット(RFEST)が“1”になります。受信 FIFO 内の 4 つのメールボックスのうち 3 つにメッセージが受信された場合、CAN 受信 FIFO 制御レジスタ(CRF_0)の受信 FIFO バッファワーニングステータスフラグ(RFWST)が“1”になります。受信 FIFO 内の 4 つのメールボックス全てにメッセージが受信された場合、CAN 受信 FIFO 制御レジスタ(CRF_0)の受信 FIFO フルステータスフラグ(RFFST)が“1”になります。さらに、受信 FIFO がフルのときに新しいメッセージを受信すると、CAN 受信 FIFO 制御レジスタ(CRF_0)の受信 FIFO メッセージロストフラグ(RFMLF)が“1”になります。このとき、CAN_0 制御レジスタ(CCTLR_0)のメッセージロストモード選択ビット(MLM)がオーバーランモードに設定されていると、新しいメッセージは破棄されます(メールボックスに格納されません)。オーバーライトモードに設定されていると、受信 FIFO で受信した最初のメッセージが新しいメッセージで上書きされます(このとき、受信 FIFO ポインタは自動的にインクリメントされます)。

FIFO メールボックスモードでは、2 つのマスクレジスタ CMKR2_0 と CMKR3_0 と 2 つの FIFO 受信 ID 比較レジスタ CFIDCR0_0 と CFIDCR1_0 を使用します。2 つのうちどちらかのマスクレジスタと FIFO 受信 ID 比較レジスタを組み合わせた結果に一致した ID のメッセージが受信 FIFO に格納されます。

(1) FIFO メールボックスモードの設定

FIFO メールボックスモードの設定は、CAN コンフィグレーションと CAN オペレーションモードで行います。

図 2.21に CAN コンフィグレーション(ハードウェアリセット後、CAN リセットモード後)で実行する手順を、図 2.22に CAN オペレーションモードで実行する手順を示します。

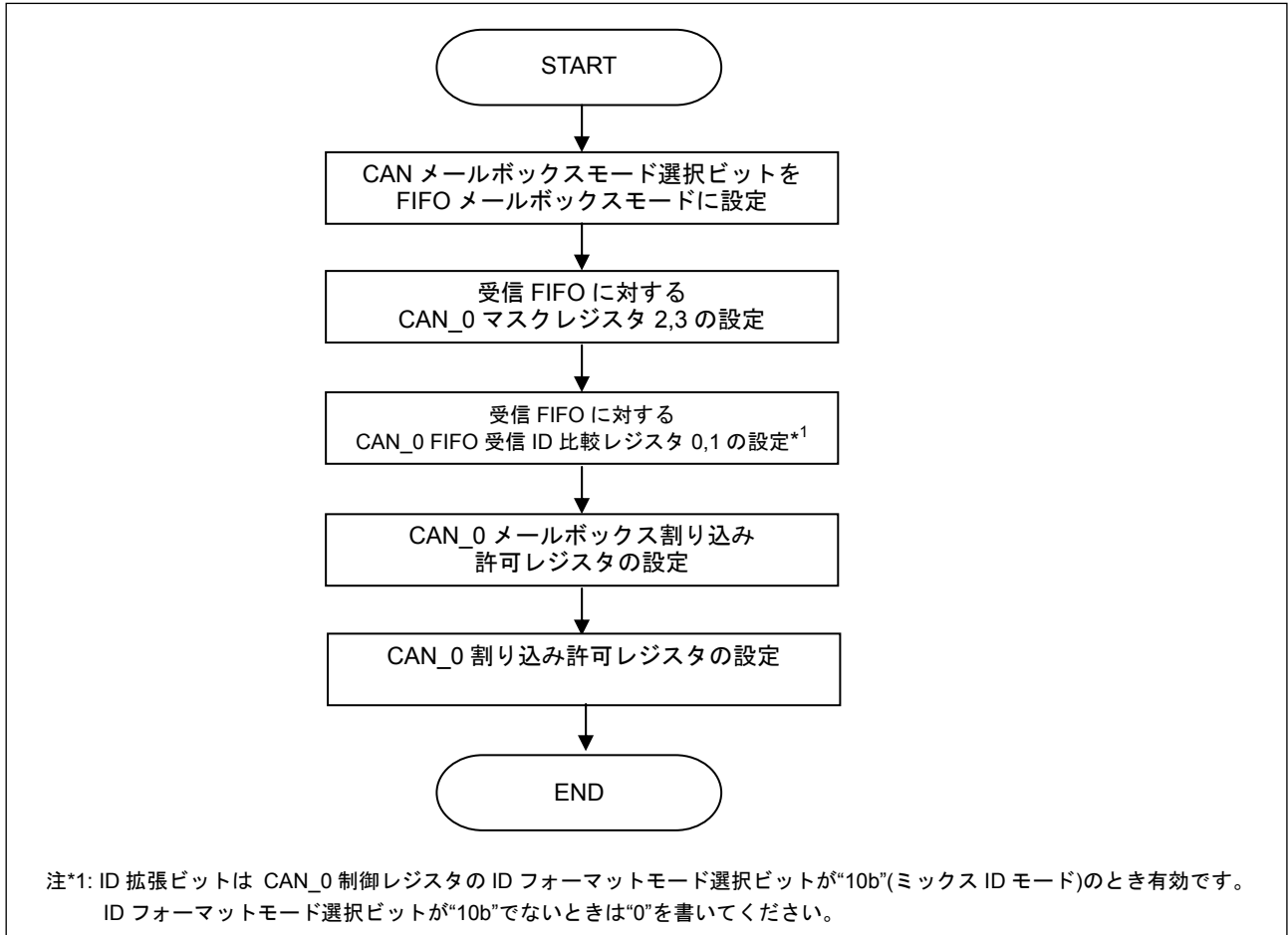


図 2.21 CAN コンフィグレーションの FIFO メールボックスモード設定手順

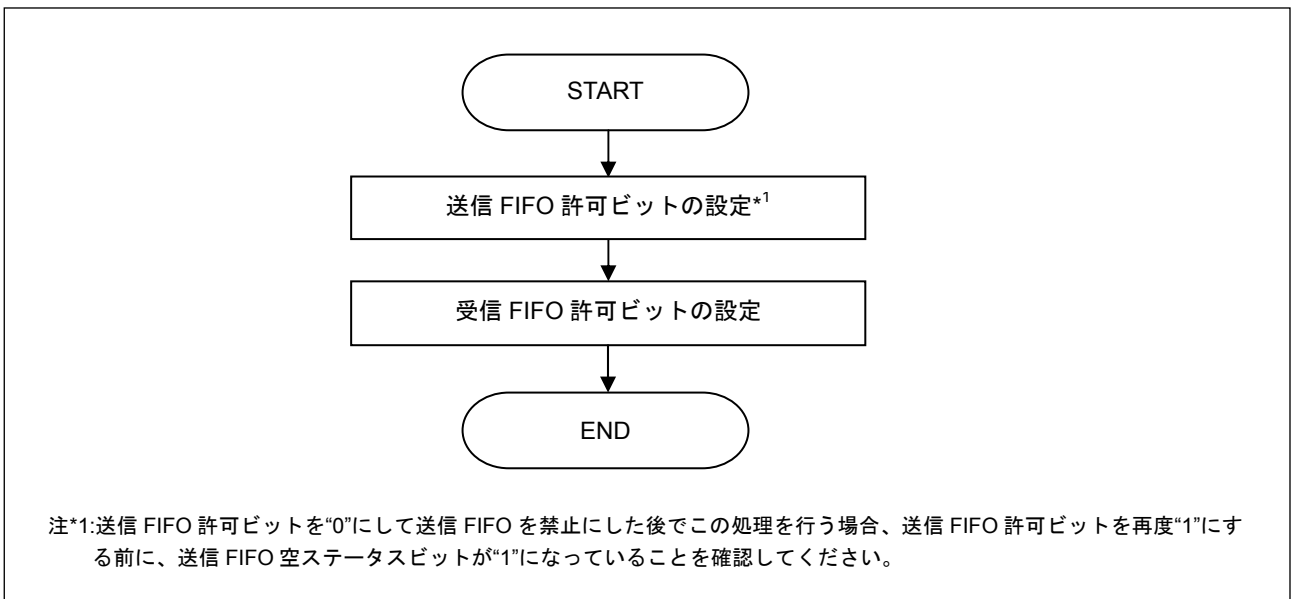


図 2.22 CAN オペレーションモードの FIFO メールボックスモード設定手順

(2) FIFO 送信

図 2.23に FIFO からメッセージを送信するための処理手順を示します。

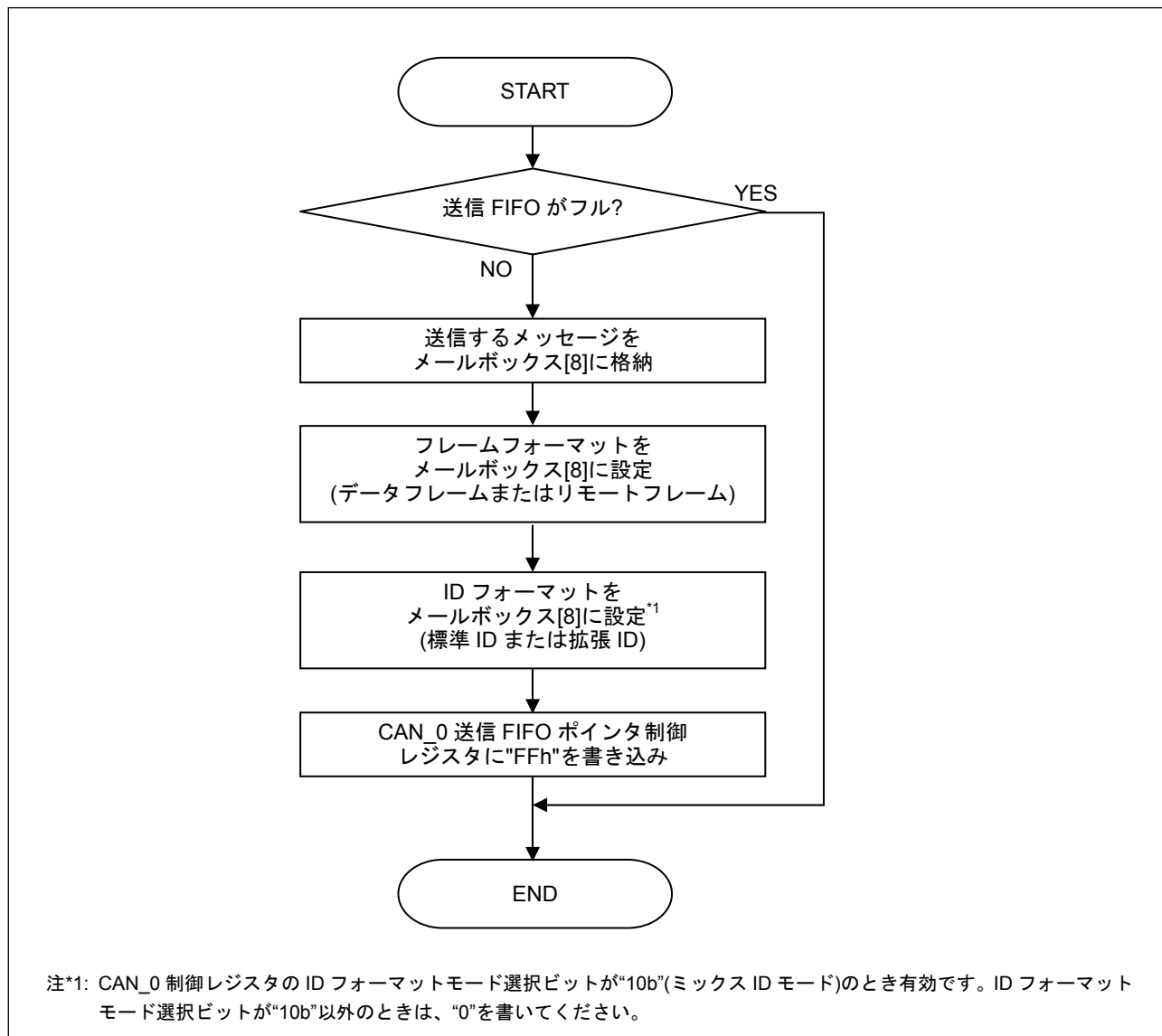


図 2.23 FIFO メールボックスモードでの送信処理手順

FIFO からの送信をアボートする手順は、2.3.2項で記述した通常メールボックスからの送信をアボートする手順と同様です。この場合、送信をアボートするには送信メールボックス設定ビット(TRMREQ)の代わりに送信 FIFO 許可ビット(TFE)を“0”にする必要があります。また、送信アボート完了フラグ(TRMABT)の代わりに送信 FIFO 空ステータスビット(TFEST)が“1”になります。

(3) FIFO 受信(オーバーライトモード)

オーバーライトモードでは、受信メッセージの読み出し時に新しい受信メッセージが上書きされることを考慮する必要があります。メッセージを読み出している間に上書きが発生すると、そのメッセージは正常なメッセージとして使用することができません。

図 2.24にオーバーライトモードを使用しているときの FIFO で受信したメッセージの処理手順を示します。

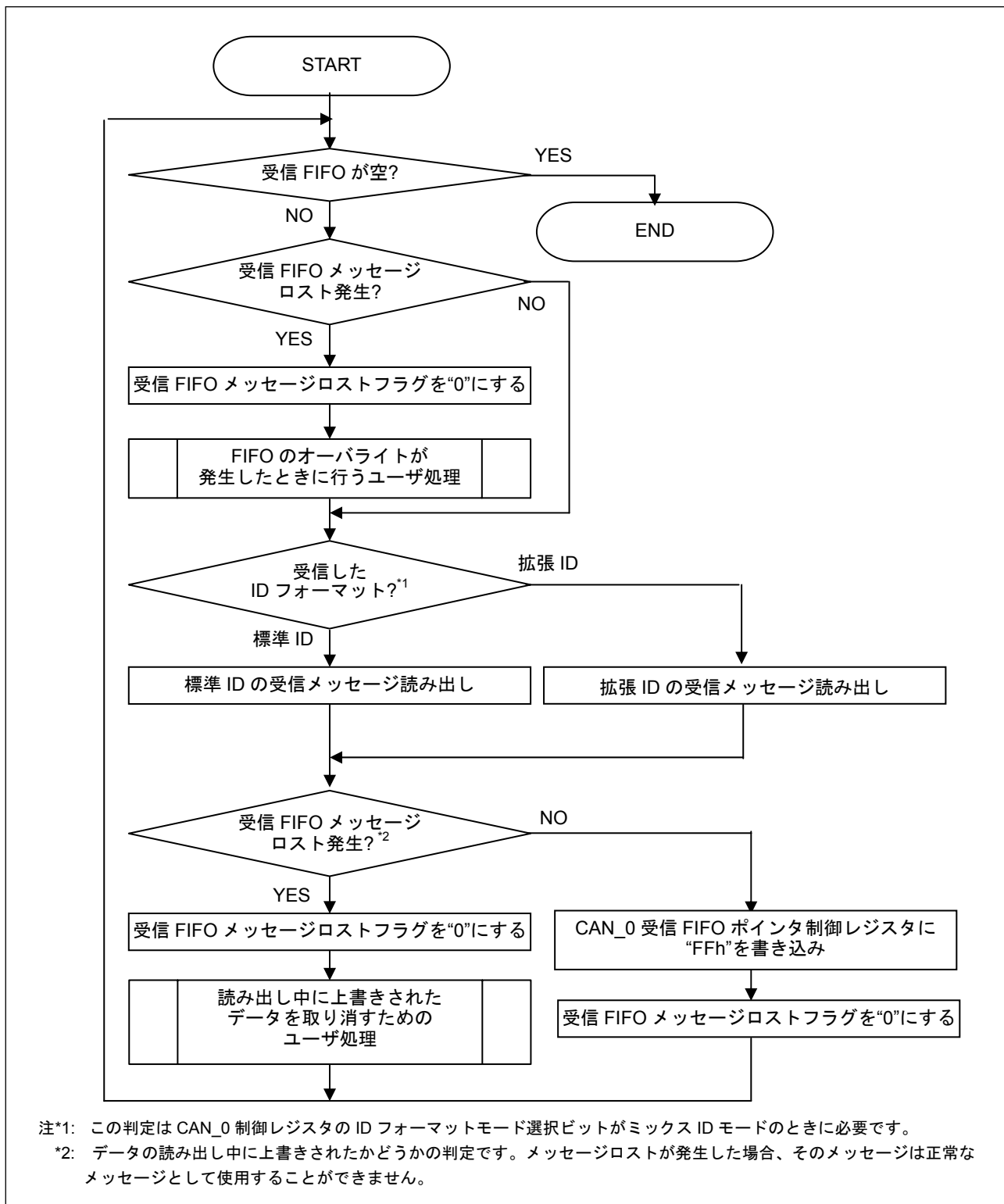


図 2.24 FIFO メールボックスモードでの受信処理手順(オーバーライトモード)

(4) FIFO 受信(オーバランモード)

オーバランモードでは、受信メッセージの読み出し時に新しい受信メッセージが上書きされることを考慮する必要はありません。オーバランが発生したとしても、読み出した値は上書きされていないメッセージです。

図 2.25にオーバランモードを使用しているときの FIFO で受信したメッセージの処理手順を示します。

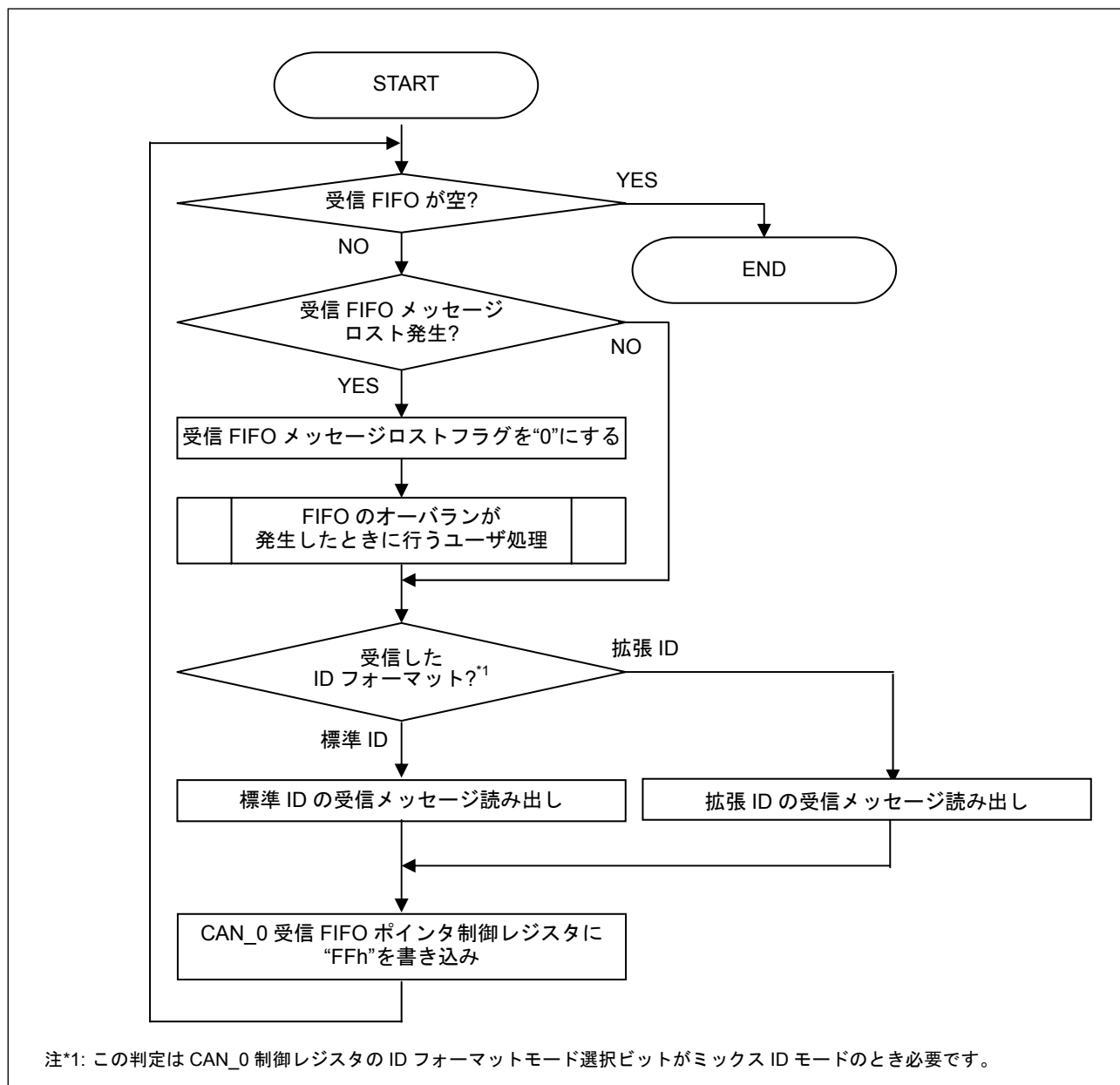


図 2.25 FIFO メールボックスモードでの受信処理手順(オーバランモード)

2.5 メールボックス検索機能

通常、2つ以上の送信/受信メールボックスが設定されていると、送信/受信が完了するたびにそのメールボックス番号を検索する必要があります。メールボックスの数が増えるにつれて、ソフトウェアの負荷が増えることとなります。

メールボックス検索機能を使用すると、受信/送信完了したメッセージのあるメールボックス番号を容易に検索でき、ソフトウェアの負荷を軽減できます。

メールボックス検索には、以下の4つの検索モードがあります。

- 受信メールボックス検索モード
- 送信メールボックス検索モード
- メッセージロスト検索モード
- チャンネル検索モード

これらのモードは通常メールボックスモード、FIFO メールボックスモードのどちらでも使用することができます。

ポーリング処理の場合は、メールボックス検索機能を使用する前に CAN_0 ステータスレジスタ (CSTR_0)の確認を推奨します。

図 2.26に CAN_0 ステータスレジスタ確認例(ポーリング時)例を示します。

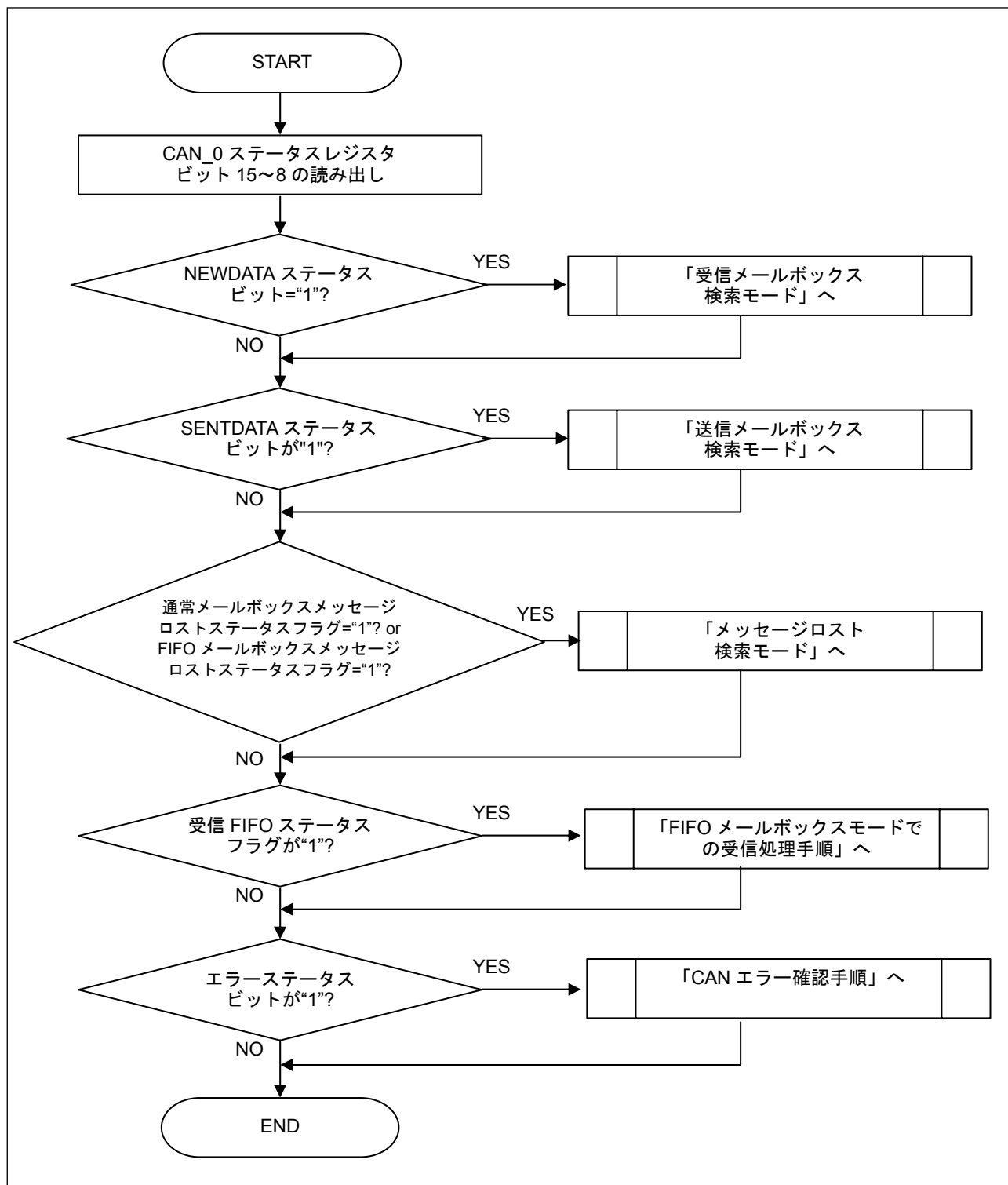


図 2.26 CAN_0 ステータスレジスタ確認例(ポーリング時)

2.5.1 メールボックス検索機能の使用方法

表 2.5にメールボックス検索モードビット(MBSM)の設定値を示します。表 2.5

表 2.5 メールボックス検索モードビットの設定値

CAN_0 メールボックスサーチモードレジスタ (CMSMR_0)		検索モード
b1	b0	
0	0	受信メールボックス検索モード (受信完了フラグの検索)
0	1	送信メールボックス検索モード (送信完了フラグの検索)
1	0	メッセージロスト検索モード (メッセージロストフラグの検索)
1	1	チャンネル検索モード

(1) 受信メールボックス検索モード

このモードでは、受信完了した最小のメールボックス番号を検索できます。

このモードを使用するには、メールボックス検索モードビット(MBSM)を“00b”に設定してください。受信完了したメールボックスの番号を CAN_0 メールボックスサーチステータスレジスタ(CMSSR_0)から読み出すことができます。受信完了したメールボックスが 2 つ以上ある(すなわち、2 つ以上のメールボックスに対して受信完了フラグ(NEWDATA)が“1”の場合)ときは、最小のメールボックス番号を読み出せます。

受信完了フラグ(NEWDATA)は受信完了処理に従ってソフトウェアにより“0”になります。その後、他に受信完了したメールボックスがある場合は、再度メールボックス検索機能を使用することで次のメールボックス番号を読み出すことができます。他に受信完了したメールボックスがない場合は、検索結果ステータスビット(SEST)が“1”になります。

FIFO メールボックスモードでは、受信 FIFO 空ステータスフラグ(RFEST)が“0”(受信 FIFO メールボックスにメッセージあり)のとき、受信 FIFO メールボックスに対してはメールボックス番号 12 を読み出せません。

図 2.27 に受信メールボックス検索の使用手順を示します。

受信完了処理については、[2.3.3項]、[2.4.2項]を参照ください。

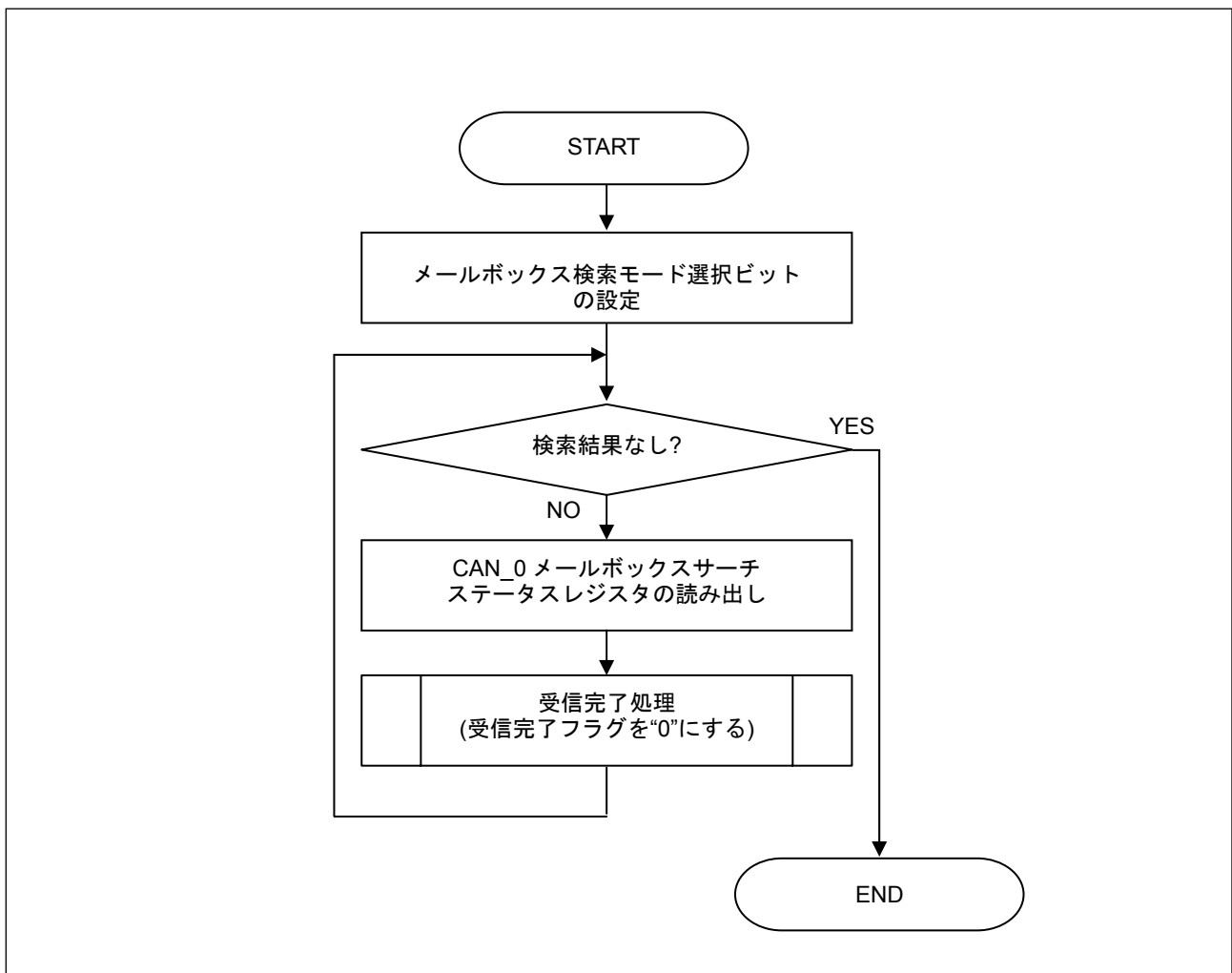


図 2.27 受信メールボックス検索手順

(2) 送信メールボックス検索モード

このモードでは、送信が正常完了したメールボックス番号を検索できます。

このモードを使用するには、メールボックス検索モードビット(MBSM)を“01b”に設定してください。検索結果を CAN_0 メールボックスサーチステータスレジスタ(CMSSR_0)から読み出すことができます。メッセージを正常に送信完了したメールボックスが 2 つ以上ある(すなわち、2 つ以上のメールボックスに対して送信完了フラグ(SENTDATA)が“1”の場合)ときは、最小のメールボックス番号を読み出せます。

送信完了フラグ(SENTDATA)は送信完了処理に従ってソフトウェアにより“0”にされます。その後、他に正常に送信完了したメールボックスがある場合は、再度メールボックス検索機能を使用することで次のメールボックス番号を読み出すことができます。他に送信完了したメールボックスがない場合は、検索結果ステータスビット(SEST)が“1”になります。

FIFO メールボックスモードでは、送信 FIFO メールボックスはメールボックス検索の対象に含まれません。

図 2.28 に送信メールボックス検索の使用手順を示します。
通常メールボックスモードで引き続き通常送信要求を行うときは、[4.2.1 項]を参照ください。

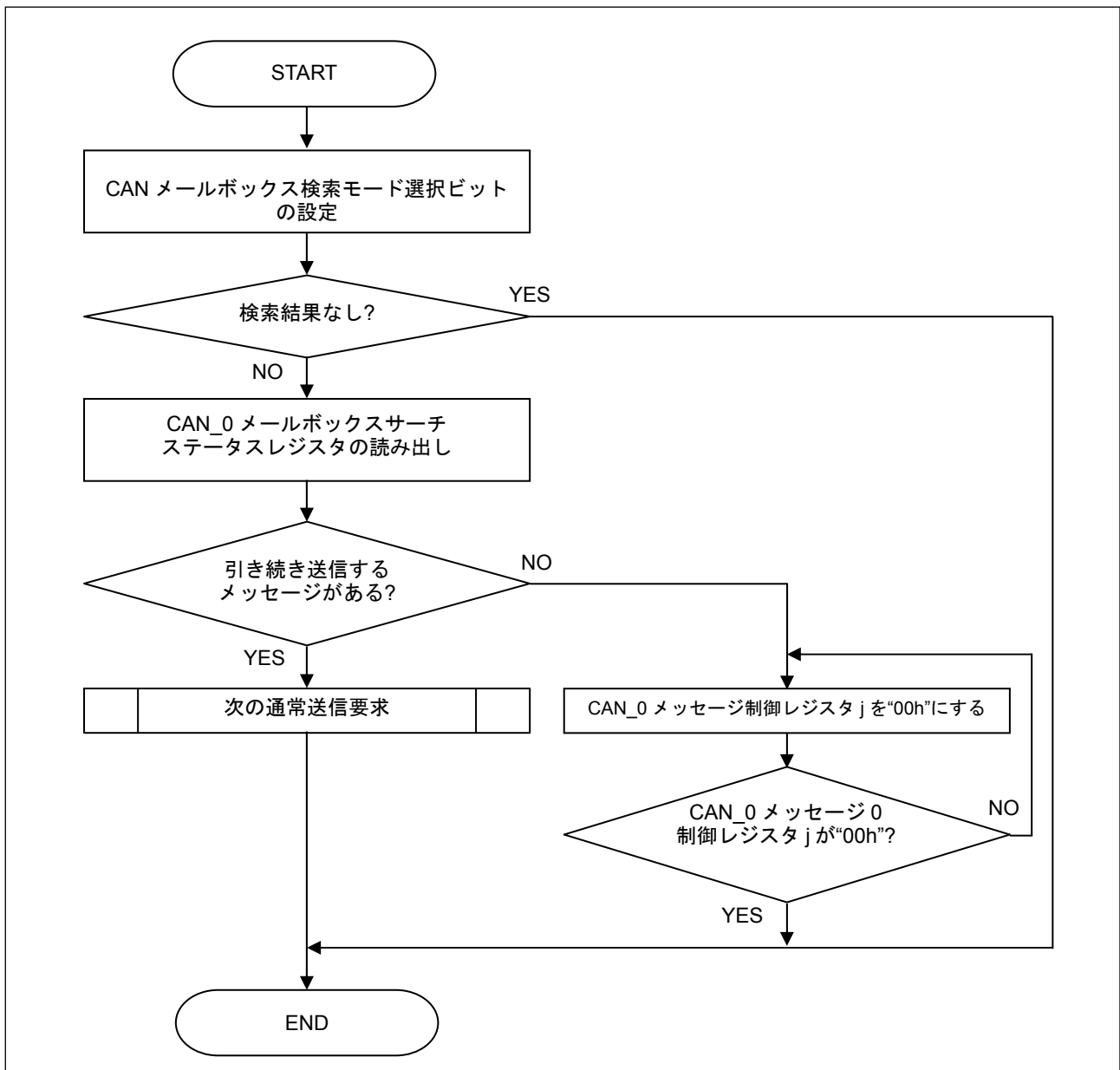


図 2.28 送信メールボックス検索手順

(3) メッセージロスト検索モード

このモードでは、メッセージロストが発生したメールボックス番号を検索できます。

このモードを使用するには、メールボックス検索モードビット(MBSM)を“10b”に設定してください。検索結果を CAN_0 メールボックスサーチステータスレジスタ(CMSSR_0)から読み出すことができます。メッセージロストが発生したメールボックスが 2 つ以上ある(すなわち、2 つ以上のメールボックスに対してメッセージロストフラグ(MSGLOST)または受信 FIFO メッセージロストフラグ(RFMLF)が“1”の場合)ときは、最小のメールボックス番号を読み出せます。

メッセージロストフラグ(MSGLOST)はメッセージロストの処理に従ってソフトウェアにより“0”にされます。その後、他にメッセージロストが発生したメールボックスがある場合は、再度メールボックス検索機能を使用することで次のメールボックス番号を読み出すことができます。他にメッセージロストが発生したメールボックスがない場合は、検索結果ステータスビット(SEST)が“1”になります。

FIFO メールボックスモードでは、受信 FIFO メッセージロストフラグ(RFMLF)が“1”(受信 FIFO メールボックスでメッセージロスト発生)のとき、メールボックス番号 12 を読み出せます。

図 2.29 にメッセージロスト検索の使用手順を示します。

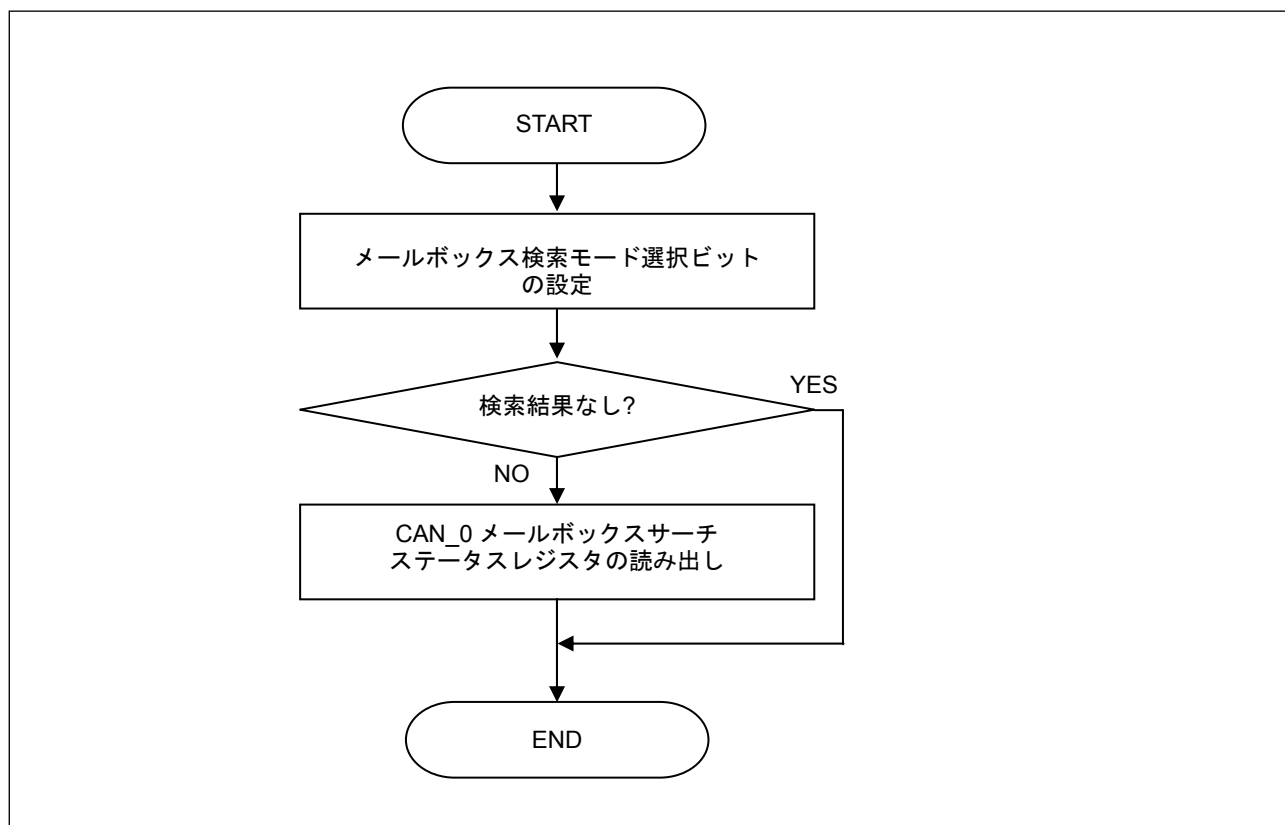


図 2.29 メッセージロスト検索手順

(4) チャンネル検索モード

チャンネル検索モードを使用する目的と手順は、他の3つの検索モードとは異なります。このモードでは、メールボックス番号は検索されません。

このモードを使用するには、メールボックス検索モードビット(MBSM)を“11b”に設定してください。

チャンネル検索の値(テーブル値)を CAN_0 チャンネルサーチサポートレジスタ(CCSSR_0)に設定します。エンコードされた値を CAN_0 メールボックスサーチステータスレジスタ(CMSSR_0)から読み出すことができます。2つ以上のチャンネル(“1”となるビット)があるときは、最小のチャンネル番号(ビット番号)から順番に読み出せます。

CAN_0 メールボックスサーチステータスレジスタ(CMSSR_0)が読み出されると、検索結果が自動的に更新されます。チャンネル(“1”となるビット)が他にある場合は、そのチャンネル番号(ビット番号)を読み出すことができます。他にチャンネル(“1”となるビット)がない場合は、検索結果ステータスビット(SEST)が“1”になります。

図 2.30と図 2.31にチャンネル検索の使用手順を示します。

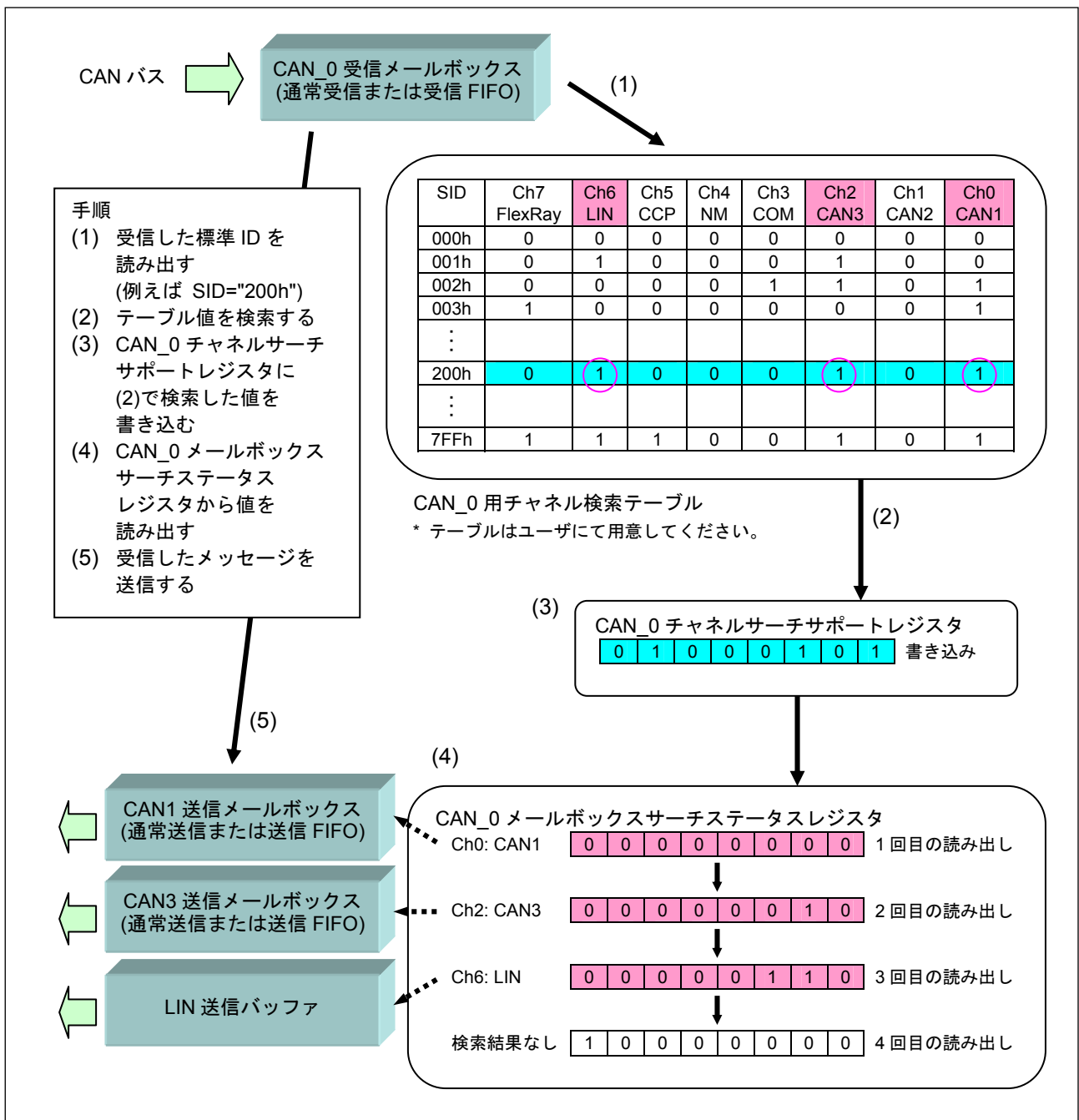


図 2.30 チャンネル検索モードの概略

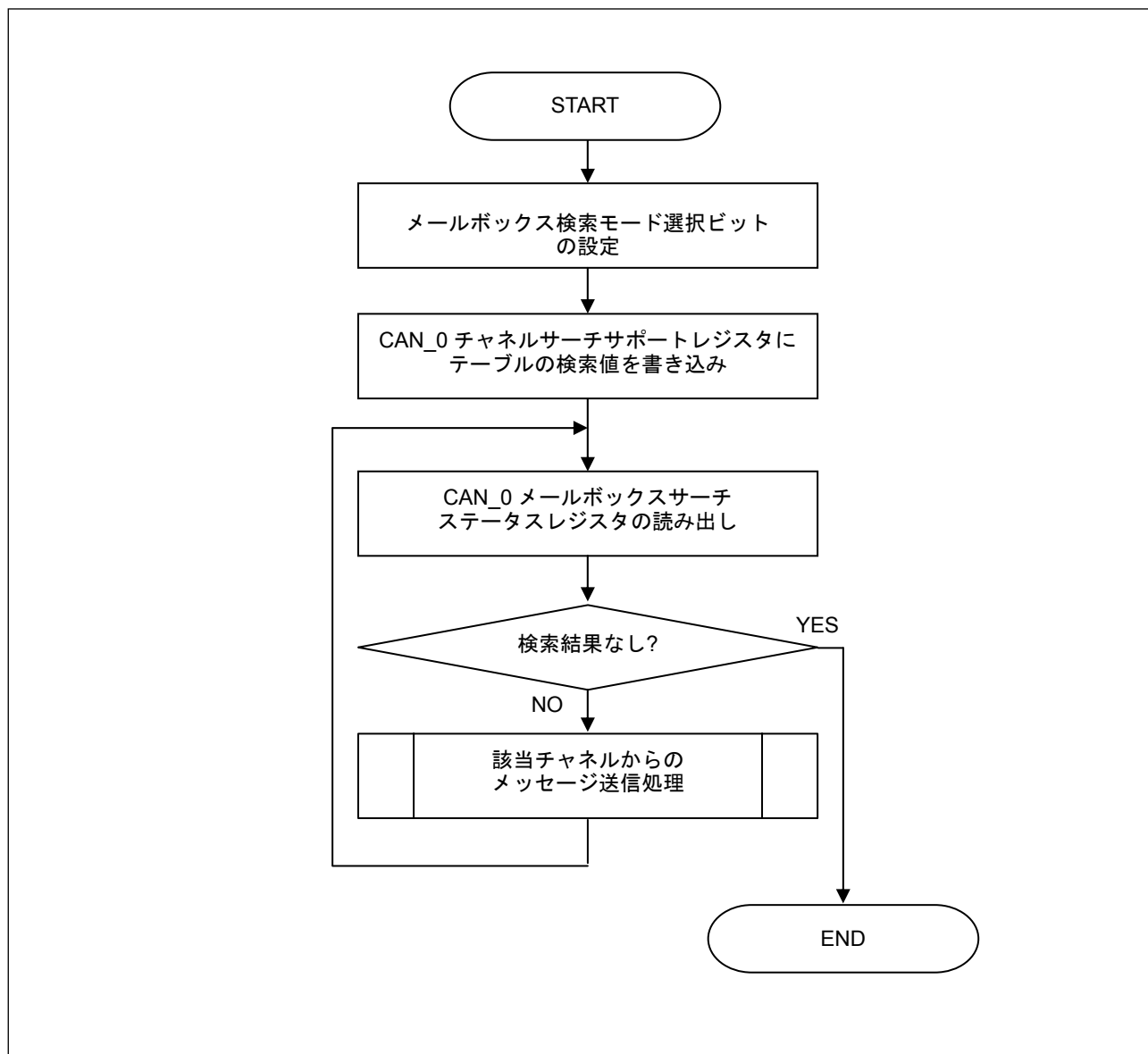


図 2.31 チャンネル検索手順

2.6 CAN エラー

メールボックスが送信中または受信中に通信フレームの異常がありエラーを検知すると、送受信の状態によって送信エラーカウンタ値、または受信エラーカウンタ値が増加します。送信エラーカウンタ値、または受信エラーカウンタ値が 96 以上になったとき、エラーワーニング検出フラグ(EWIF)が“1”になります。送信エラーカウンタ値、または受信エラーカウンタ値が 128 以上になったとき、CAN ステータスはエラーアクティブ状態からエラーパッシブ状態になり、エラーパッシブ検出ビット(EPIF)が“1”になります。送信エラーカウンタ値が 256 以上になったとき、バスオフ状態になり、バスオフ開始検出フラグ(BOEIF)が“1”になります。

CAN_0 エラー割り込みを使用する場合、各エラー割り込みは CAN_0 エラー割り込み許可レジスタ(CEIER_0)の対応するビットを“1”にすることで許可され、その発生の有無は CAN_0 エラー割り込み要因判定レジスタ(CEIFR_0)を読み出すことで確認できます。CAN_0 エラー割り込み許可レジスタ(CEIER_0)は、CAN リセットモード時に設定してください。CAN エラー割り込みを使用する場合、事前に CAN_0 エラー割り込み制御レジスタ(CANERIC_0)、CAN_0 割り込み許可レジスタ(CANIE_0)の設定が必要です。

2.6.1 CAN エラー確認

(1) CAN_0 ステータスレジスタで CAN エラーを確認する場合

CAN_0 ステータスレジスタ(CSTR_0)のエラーパッシブステータスフラグ(EPST)、バスオフステータスフラグ(BOST)により CAN エラーを確認できます。

図 2.32に CAN_0 ステータスレジスタ(CSTR_0)による CAN エラー確認手順を示します。

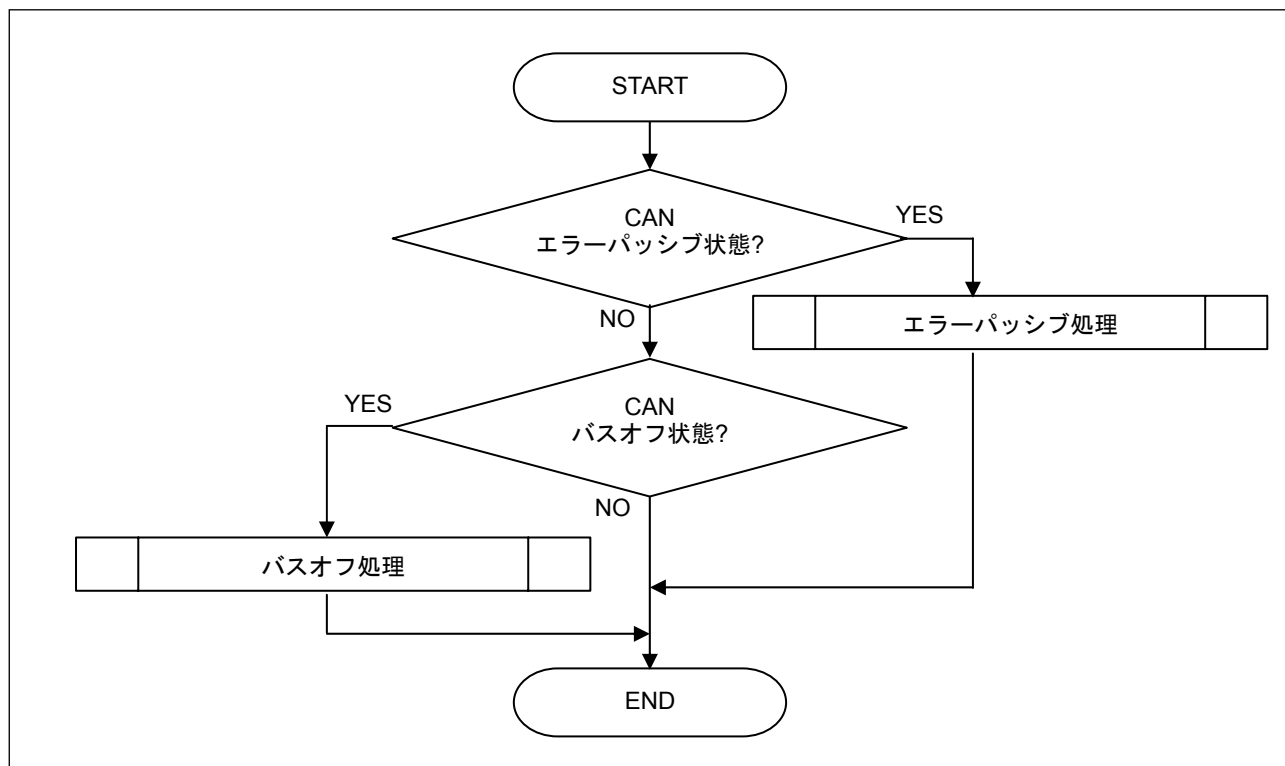


図 2.32 CAN_0 ステータスレジスタによる CAN エラー確認手順

(2) CAN_0 エラー割り込み要因判定レジスタで CAN エラーを確認する場合

CAN_0 エラー割り込みを割り込みを許可にすると、CAN_0 エラー割り込みが使用できます。

CAN_0 エラー割り込みは、CAN_0 ウェイクアップ割り込みとベクタを共用しています。割り込み発生時、CAN_0 割り込みステータスレジスタ(CANISR_0)の ERR フラグが“1”であれば、CAN エラーが発生したことを確認できます。CAN エラー発生時、CAN_0 エラー割り込み要因判定レジスタ(CEIFR_0)を読み出すことにより CAN エラーを確認できます。

図 2.33に CAN_0 エラー割り込み要因判定レジスタ(CEIFR_0)による CAN エラー確認手順を示します。

バスオフ復帰については、2.7項を参照ください。

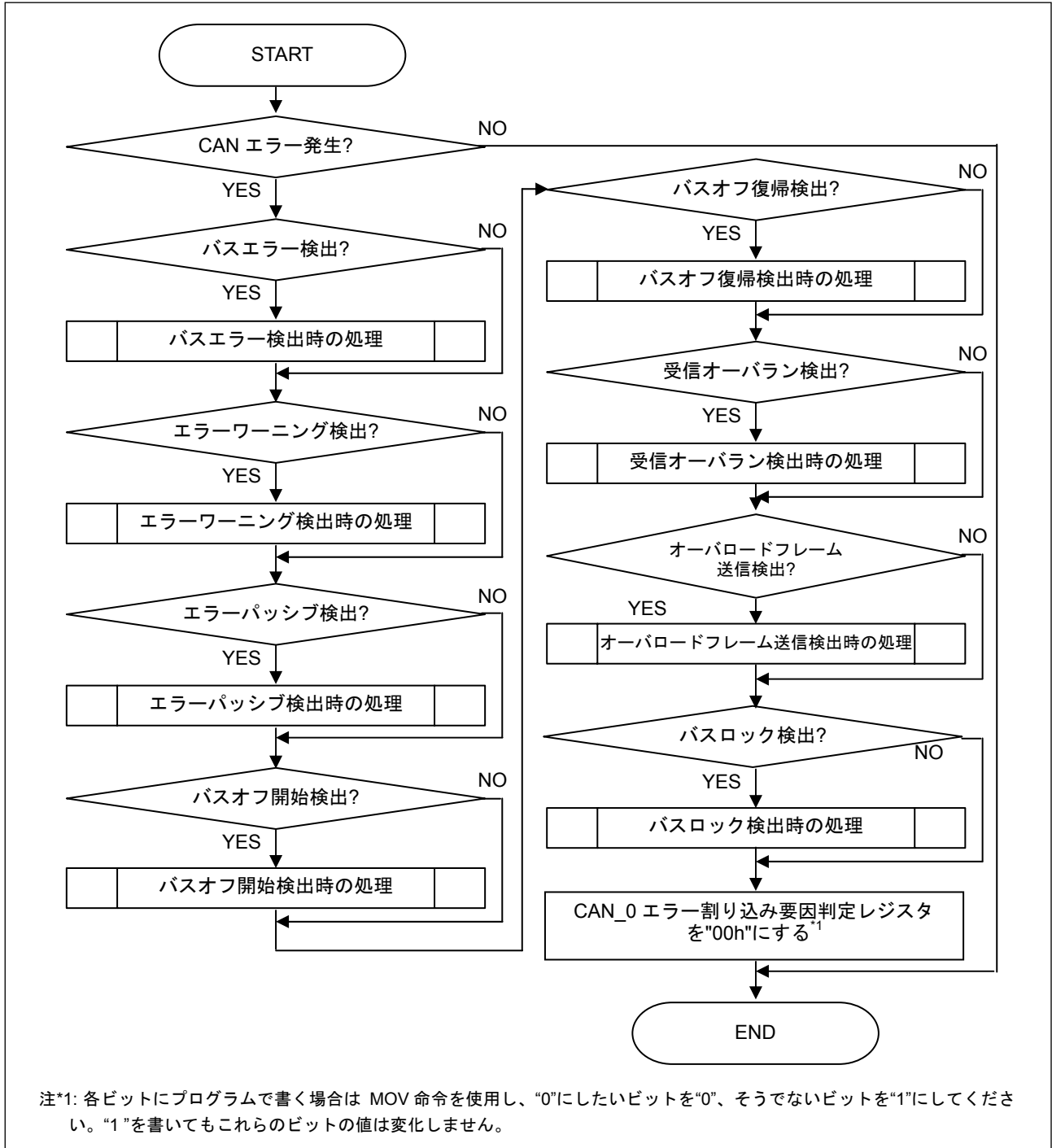


図 2.33 CAN_0 エラー割り込み要因判定レジスタによる CAN エラー確認手順

2.7 バスオフ復帰モード

CAN 通信エラーを繰り返すと、CAN 仕様の送信、受信エラーカウンタの増減ルールに従って、CAN モジュールはバスオフ状態に遷移し、CAN 通信ができなくなります。

CAN モジュールがバスオフ状態から復帰するには、5 つの復帰モードがあります。

表 2.6にこれらのモードの内容と使用するレジスタおよびその設定値を、図 2.34にバスオフ状態への遷移およびバスオフ状態からの復帰を示します。

表 2.6 バスオフ復帰モード

	名称	内容	使用ビット	ビット設定値
(1)	ノーマルモード	バスオフからの復帰完了後、CAN モジュールはエラーアクティブ状態に遷移し、CAN 通信ができるようになる ^{*1,2}	BOM ^{*5}	"00b" ^{*6}
(2)	バスオフからの強制復帰	CAN モジュールはエラーアクティブ状態に遷移し、CAN 通信ができるようになる ^{*3}	BOM ^{*5}	"00b" ^{*6}
			RBOC ^{*5}	"1" ^{*7}
(3)	バスオフ開始で自動的に CAN Halt モードへ遷移	CAN モジュールは、バスオフ状態に達すると CAN Halt モードになる ^{*3}	BOM ^{*5}	"01b" ^{*6}
(4)	バスオフ終了で自動的に CAN Halt モードへ遷移	CAN モジュールは、バスオフからの復帰が完了した後に CAN Halt モードになる ^{*1,2}	BOM ^{*5}	"10b" ^{*6}
(5)	プログラムにより CAN Halt モードへ遷移	CAN モジュールは、バスオフ状態時に CAN 動作モード選択ビットが "10b"(CAN Halt モード)に設定されると、CAN Halt モードになる ^{*3,4}	BOM ^{*5}	"11b" ^{*6}
			CANM ^{*5}	"10b" ^{*8}

注*1: 11 の連続するレセシブビットが 128 回検出されると、バスオフから復帰します。

*2: CAN_0 エラー割り込み要因判定レジスタのバスオフ復帰検出フラグが"1"(バスオフ復帰検出)になります。

*3: バスオフ復帰検出フラグは"1"になりません。

*4: バスオフ中に CAN 動作モード選択ビットが"10b"(CAN Halt モード)に設定されないときは、(1)と同じ動作になります。

*5: CAN_0 制御レジスタのビット

*6: CAN リセットモード時に設定してください。

*7: バスオフ状態時に設定してください。バスオフ強制復帰ビットをプログラムで"1"にすると、その後バスオフ強制復帰ビットは自動的に"0"になります。

*8: CAN 動作モード選択ビットを変更した場合は、CAN_0 ステータスレジスタを確認してください。

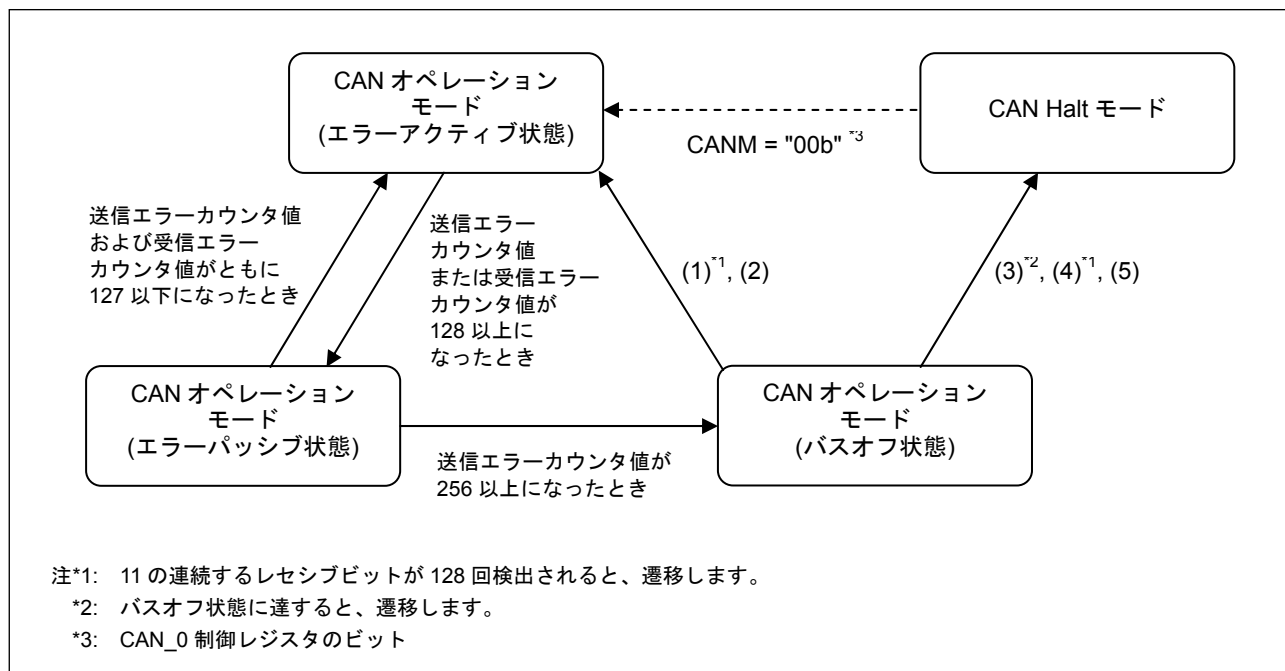


図 2.34 バスオフ状態への遷移およびバスオフ状態からの復帰

2.8 アクセプタンスフィルタの使い方

ハードウェアでメッセージの受信、破棄を行うアクセプタンスフィルタがあります。

2.8.1 標準 ID と拡張 ID

CAN のメッセージ ID には、標準 ID と拡張 ID の 2 つの ID フォーマットがあり、それぞれ 11 ビット、29 ビットで構成されています。

図 2.35 に標準 ID と拡張 ID のビットマップを示します。

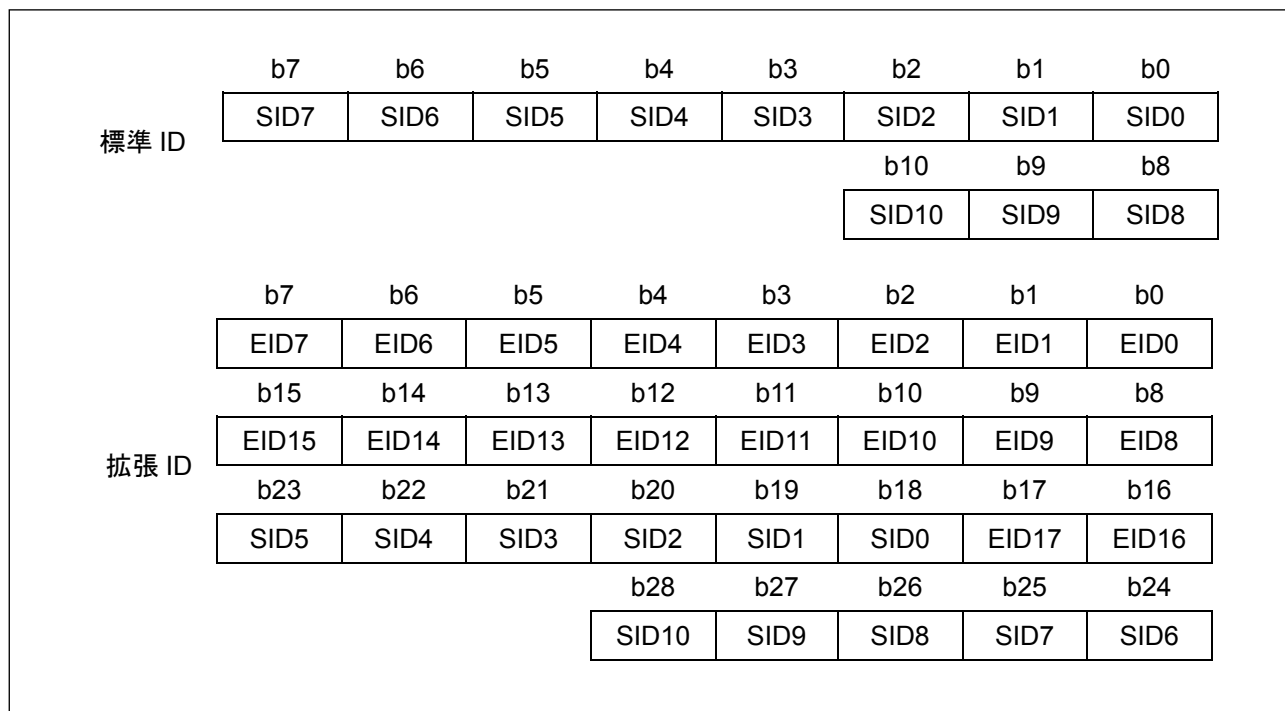


図 2.35 標準 ID と拡張 ID のビットマップ

2.8.2 アクセプタンスフィルタ

アクセプタンスフィルタは、4 個の CAN_0 マスクレジスタ k(CMKRk_0)を使用してフィルタリングを行います。FIFO メールボックスモードの場合は、2.8.3項を参照ください。

(1) アクセプタンスフィルタのレジスタ構成

図 2.36に ID とマスクレジスタの構成を、図 2.37にビットマップを示します。

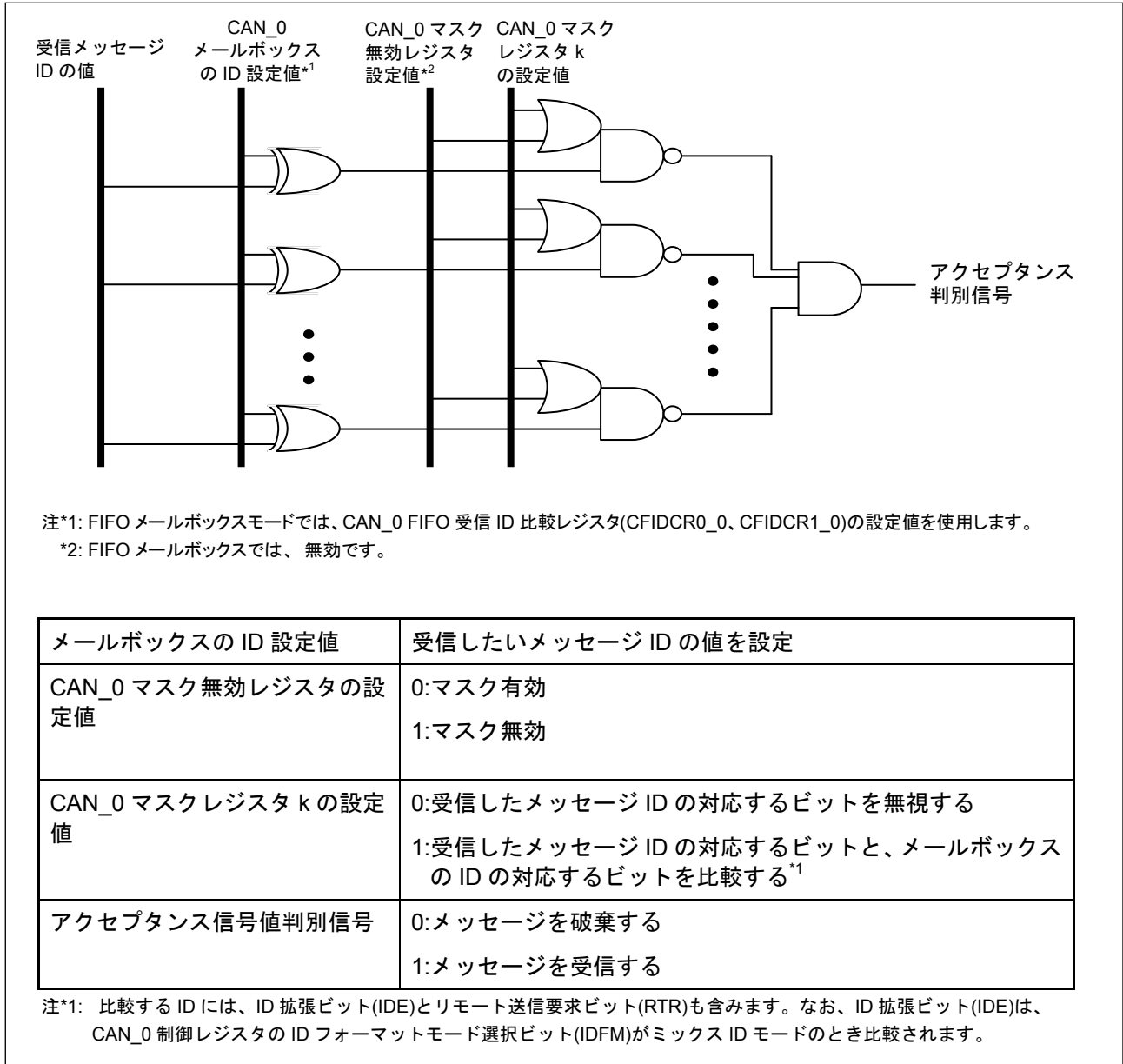


図 2.36 ID とマスクレジスタの構成

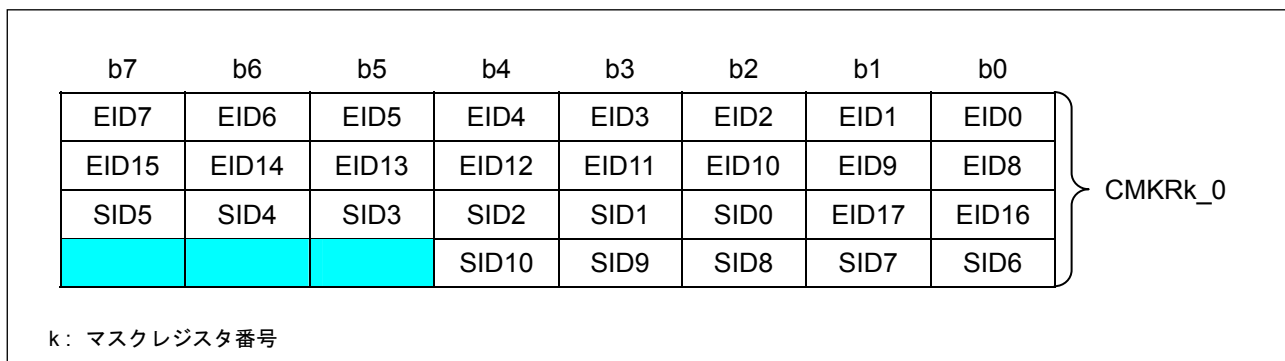


図 2.37 ビットマップ

(2) アクセプタンスフィルタの使用例

① 使用例 1

表 2.7にメールボックス[0]が ID“123h”の標準データフレームを受信する場合の各レジスタ設定を示します。

表 2.7 アクセプタンスフィルタの使用例 1

		IDE ^{*1} 、RTR、 SID10~6	SID5~0、EID17~16	EID15~8	EID7~0
メールボックス[0]		0 0 0 0 1 0 0	1 0 0 0 1 1 X X	X X X X X X X X	X X X X X X X X
マスクレジスタ	CMKR0_0	- - 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 X X	X X X X X X X X	X X X X X X X X
受信メッセージ	ID“123h”	0 0 0 0 1 0 0	1 0 0 0 1 1 - -	- - - - - - - -	X X X X X X X X

注*1: ID 拡張ビット(IDE)は、CAN_0 制御レジスタの ID フォーマットモード選択ビット(IDFM)がミックス ID モードのとき有効です。それ以外のときは、“0”に設定してください。

② 使用例 2

表 2.8にメールボックス[0]が ID“123h”の標準リモートフレームを受信する場合の各レジスタ設定を示します。

表 2.8 アクセプタンスフィルタの使用例 2

		IDE ^{*1} 、RTR、 SID10~6	SID5~0、EID17~16	EID15~8	EID7~0
メールボックス[0]		0 1 0 0 1 0 0	1 0 0 0 1 1 X X	X X X X X X X X	X X X X X X X X
マスクレジスタ	CMKR0_0	- - 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 X X	X X X X X X X X	X X X X X X X X
受信メッセージ	ID“123h”	0 1 0 0 1 0 0	1 0 0 0 1 1 - -	- - - - - - - -	X X X X X X X X

注*1: ID 拡張ビット(IDE)は、CAN_0 制御レジスタの ID フォーマットモード選択ビット(IDFM)がミックス ID モードのとき有効です。それ以外のときは、“0”に設定してください。

③ 使用例 3

表 2.9にメールボックス[0]が ID“122h”、“123h”の2個の標準データフレームを受信する場合の各レジスタの設定を示します。

表 2.9 アクセプタンスフィルタの使用例 3

		IDE ^{*1} 、RTR、 SID10~6	SID5~0、EID17~16	EID15~8	EID7~0
メールボックス[0]		0 0 0 0 1 0 0	1 0 0 0 1 X X X	X X X X X X X X	X X X X X X X X
マスクレジスタ	CMKR0_0	- - 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 0 X X	X X X X X X X X	X X X X X X X X
受信メッセージ	ID“122h”	0 0 0 0 1 0 0	1 0 0 0 1 0 - -	- - - - - - - -	- - - - - - - -
	ID“123h”	0 0 0 0 1 0 0	1 0 0 0 1 1 - -	- - - - - - - -	- - - - - - - -

注*1: ID 拡張ビット(IDE)は、CAN_0 制御レジスタの ID フォーマットモード選択ビット(IDFM)がミックス ID モードのとき有効です。それ以外のときは、“0”に設定してください。

④ 使用例 4

表 2.10にメールボックス[0]が ID“12345678h”の拡張データフレームを受信する場合の各レジスタの設定を示します。

表 2.10 アクセプタンスフィルタの使用例 4

		IDE ^{*1} 、RTR、 SID10~6	SID5~0、EID17~16	EID15~8	EID7~0
メールボックス[0]		1 0 1 0 0 1 0	0 0 1 1 0 1 0 0	0 1 0 1 0 1 1 0	0 1 1 1 1 0 0 0
マスクレジスタ	CMKR0_0	- - 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1
受信メッセージ	ID “12345678h”	1 0 1 0 0 1 0	0 0 1 1 0 1 0 0	0 1 0 1 0 1 1 0	0 1 1 1 1 0 0 0

注*1: ID 拡張ビット(IDE)は、CAN_0 制御レジスタの ID フォーマットモード選択ビット(IDFM)がミックス ID モードのとき有効です。それ以外のときは、“0”に設定してください。

⑤ 使用例 5

表 2.11にメールボックス 0 が ID“12345678h”の拡張リモートフレームを受信する場合の各レジスタの設定を示します。

表 2.11 アクセプタンスフィルタの使用例 5

		IDE ^{*1} 、RTR、 SID10~6	SID5~0、EID17~16	EID15~8	EID7~0
メールボックス[0]		1 1 1 0 0 1 0	0 0 1 1 0 1 0 0	0 1 0 1 0 1 1 0	0 1 1 1 1 0 0 0
マスクレジスタ	CMKR0_0	- - 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1	1 1 1 1 1 1 1 1
受信メッセージ	ID “12345678h”	1 1 1 0 0 1 0	0 0 1 1 0 1 0 0	0 1 0 1 0 1 1 0	0 1 1 1 1 0 0 0

注*1: ID 拡張ビット(IDE)は、CAN_0 制御レジスタの ID フォーマットモード選択ビット(IDFM)がミックス ID モードのとき有効です。それ以外のときは、“0”に設定してください。

2.8.3 受信 FIFO に対するアクセプタンスフィルタ

このモードは、FIFO メールボックスモードで使用します。受信 FIFO に対して2つのフィルタがあります。そのため、受信 FIFO が受信することのできる ID の範囲を増やすことができます。

このモードは、2つのマスクレジスタ(CMKR2_0、CMKR3_0)と2つの FIFO 受信 ID 比較レジスタ(CFIDCR0_0、CFIDCR1_0)を使用します。このモードでは、受信したメッセージ ID は、各メールボックスの ID の代わりに CAN FIFO 受信 ID 比較レジスタ(CFIDCR0_0、CFIDCR1_0)と比較されます。

図 2.38に ID とマスクレジスタの構成を示します。

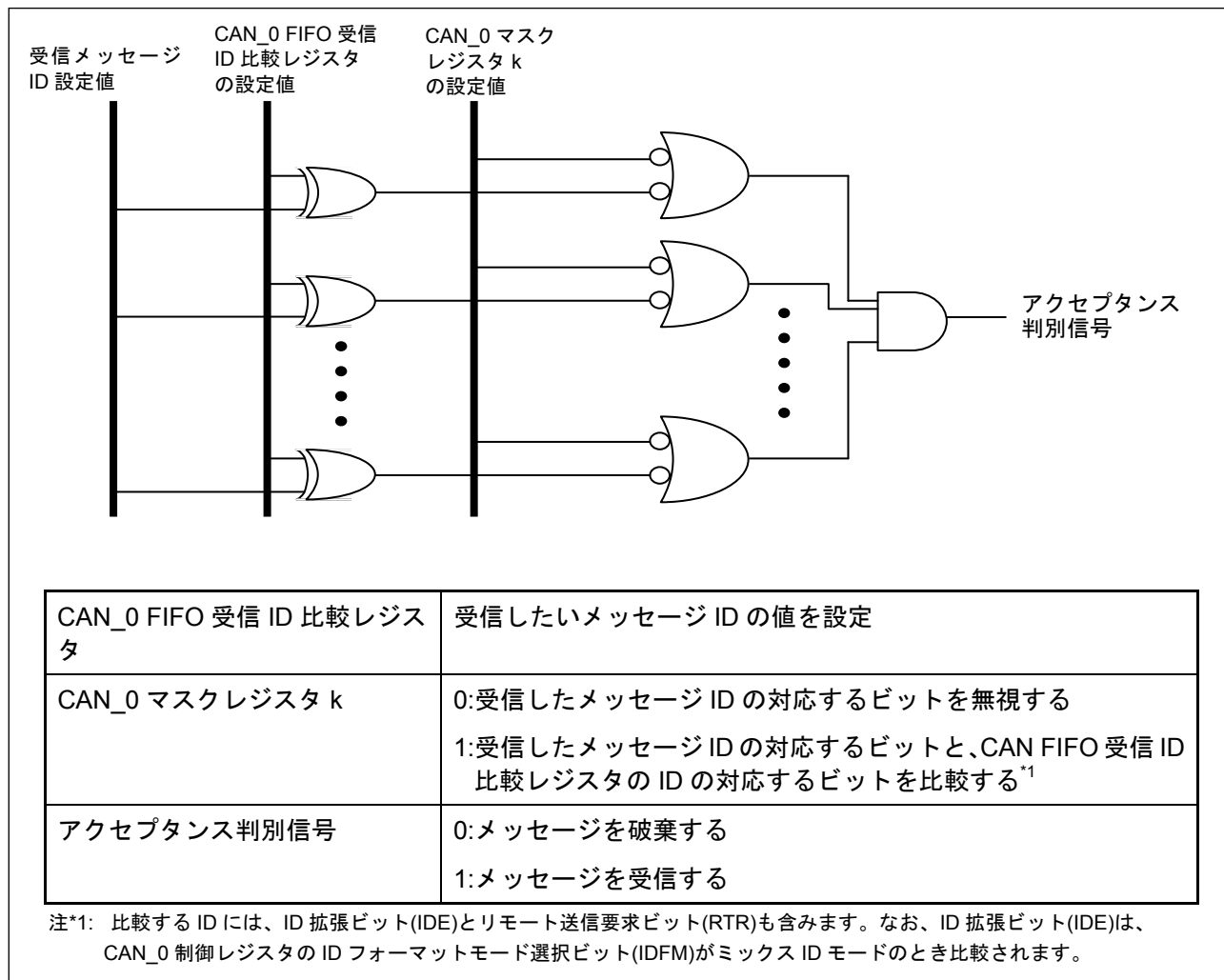


図 2.38 CAN_0 FIFO 受信 ID 比較レジスタと CAN_0 マスクレジスタ k の構成

2.8.4 アクセプタンスフィルタサポートユニット

アクセプタンスフィルタサポートユニットは、受信 ID を、あらかじめユーザにより作成された全標準 ID が有効か無効かを 1 ビット単位で設定したデータテーブル(8 ビット×256)の検索に使用できます。まず、受信する ID をデータテーブルに登録します。次に受信完了した ID を CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)に格納し、デコードされた受信 ID を CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)から読み出しテーブル検索を行います。このアクセプタンスフィルタサポートユニットは、標準フレームの ID に対して使用することができます。

アクセプタンスフィルタサポートユニットは、以下のような場合に有効です。

- アクセプタンスフィルタにて受信する ID にマスクをかけることができない場合 (例:受信する ID “078h”、“087h”、“111h”)
- 受信する ID が非常に多く、ソフトウェアでフィルタリングすると時間がかかりすぎる場合

(1) アクセプタンスフィルタサポートユニットの使用方法

受信する ID が“000h”、“00Dh”、“6F3h”、“6F4h”、“6FFh”の場合のアクセプタンスフィルタサポートユニットの使用方法を示します。

- ① データテーブルの設定
ROM または RAM に受信する ID を登録したデータテーブルを用意します。データテーブルを配置するアドレスは任意です。
データテーブルは、縦軸に受信する ID の上位 8 ビット(SID10~3)の値を、横軸に受信する ID の下位 3 ビット(SID2~0)を 8 ビットにデコードした値をとり、受信したい ID に対応するビットには“1”を、それ以外のビットには“0”を設定します。
- ② CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)への書き込み
CAN_0 がメッセージを受信した場合、受信した ID を CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)に書き込みます。
- ③ CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)の読み出し
CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)より、受信 ID の上位 8 ビット(SID10~3)の値と、下位 3 ビット(SID2~0)を 8 ビットにデコードした値を読み出します。
- ④ 受信した ID の有効無効の判定
③で CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)から読み出した値を使用して、①で設定したデータテーブルを検索し、メッセージの有効、無効を判定します。

図 2.39 にデータテーブル構成、図 2.40 に CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CAFSR_0)への書き込み、読み出し時の状態を示します。

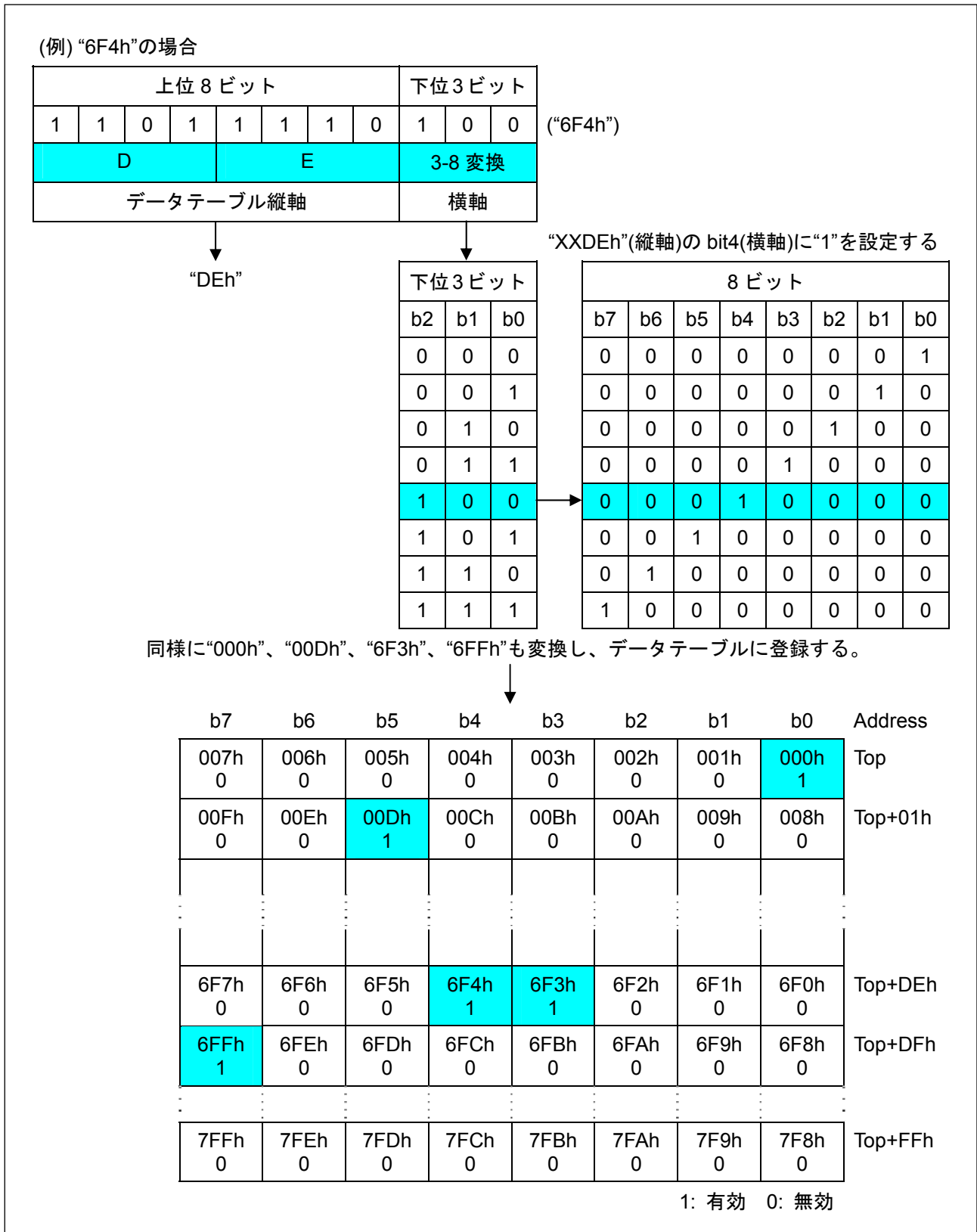


図 2.39 データテーブル構成(データテーブル作成例)

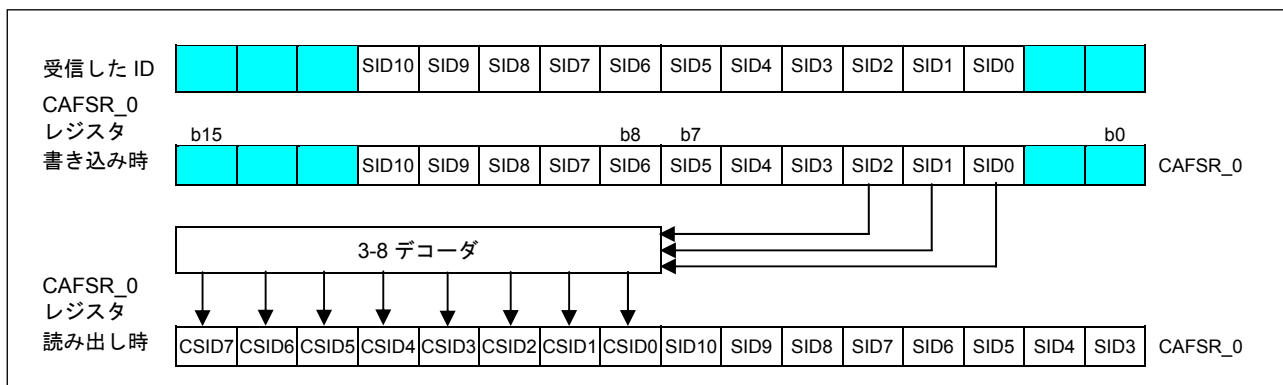


図 2.40 CAN_0 アクセプタンスフィルタサポートレジスタへの書き込み、読み出し時の状態

図 2.41にアクセプタンスフィルタサポートユニット使用手順を示します。

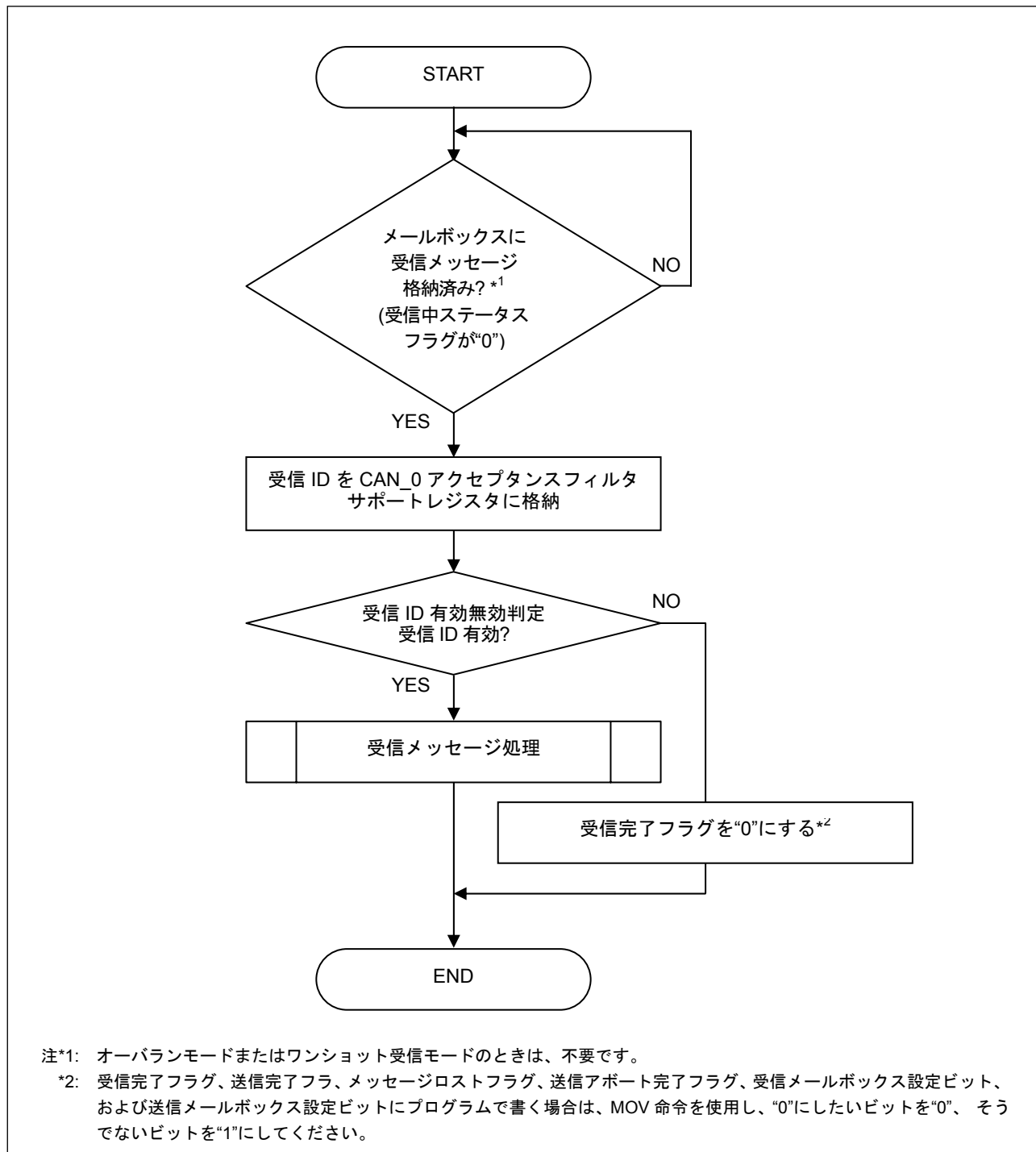


図 2.41 アクセプタンスフィルタサポートユニット使用手順

2.9 CAN スリープ動作および CAN ウェイクアップ動作

2.9.1 CAN のスリープ動作

CAN モジュールが CAN スリープモード時は、CAN モジュールへ供給されるクロックが停止するため、CAN モジュールは一切動作しません。CAN モジュールを使用しない場合、消費電流を下げるために CAN モジュールを CAN スリープモードにすることを推奨します。

CAN モジュールを CAN スリープモードへ移行させる前に、CAN モジュールを CAN リセットモードまたは CAN Halt モードに移行してください。

図 2.42に CAN モジュールを CAN リセットモードへ移行してから CAN スリープモードへ移行させる手順を、図 2.43に CAN モジュールを CAN Halt モードへ移行してから CAN スリープモードへ移行させる手順を示します。

この状態で、マイクロコンピュータをウェイトモードまたはストップモードにすると、さらに消費電流を下げるすることができます。

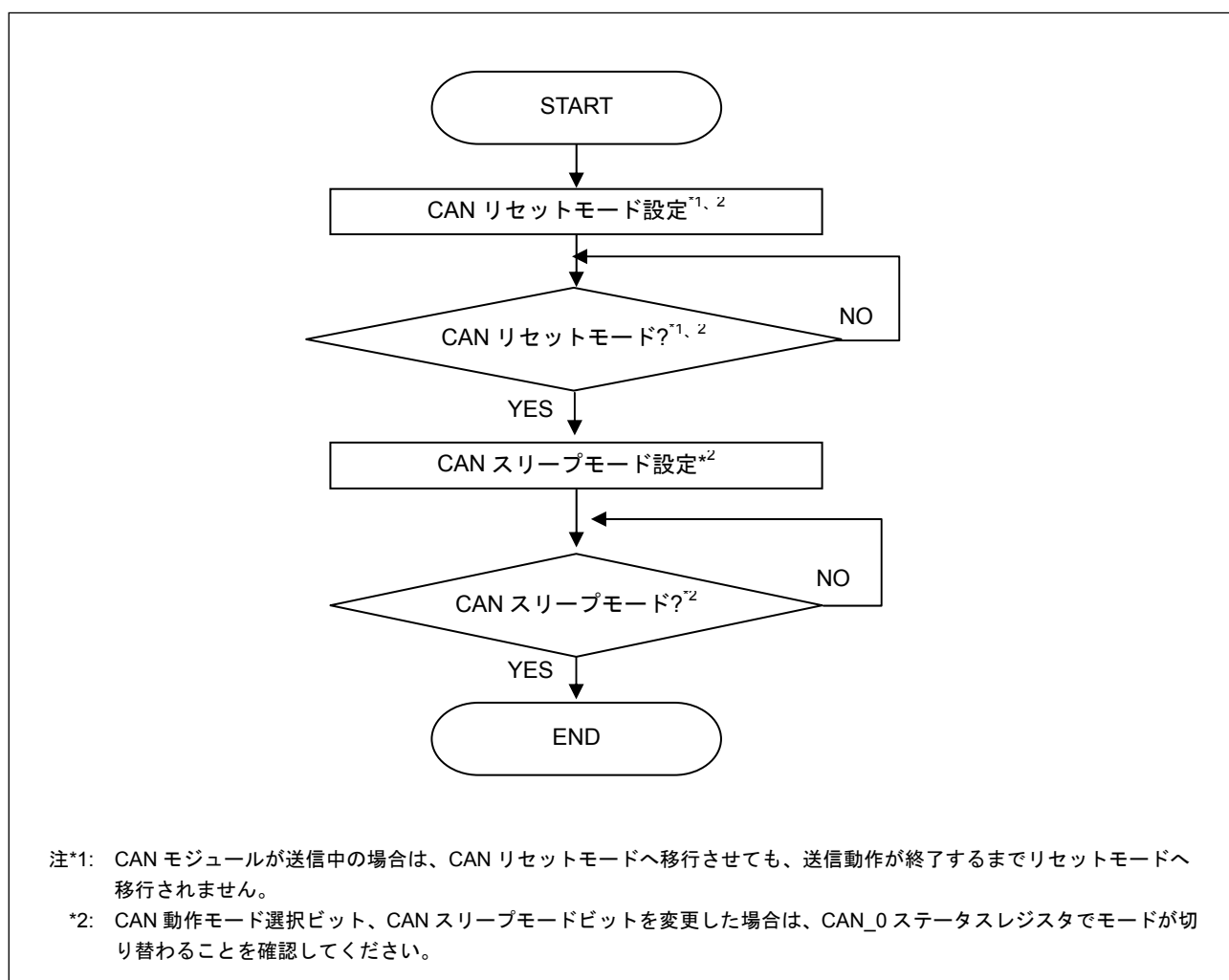


図 2.42 CAN モジュールを CAN リセットモードへ移行してから CAN スリープモードへ移行させる手順

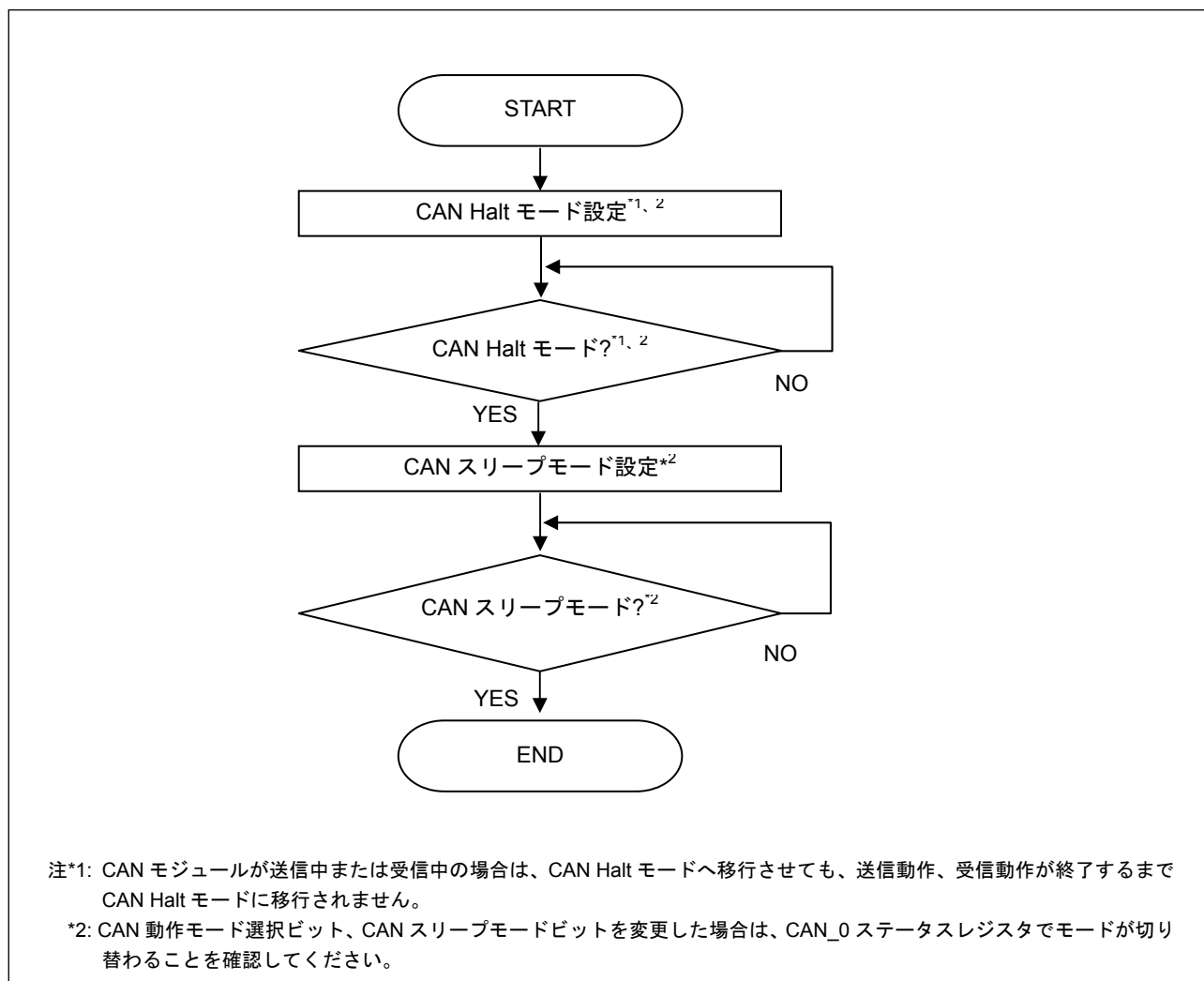


図 2.43 CAN モジュールを CAN Halt モードへ移行してから CAN スリープモードへ移行させる手順

2.9.2 CAN ウェイクアップ動作

CAN モジュールが CAN スリープモード時、CAN 受信信号の立ち下がりで発生する CAN_0 ウェイクアップ割り込みで CAN スリープモードから復帰することができます。CAN_0 ウェイクアップ割り込み^{*1}は、CAN_0 エラー割り込み制御レジスタ(CANERIC_0)、CAN_0 割り込み制御レジスタ(CANIE_0)で CAN_0 ウェイクアップ割り込みを許可にすることで使用することができます。

ソフトウェアで CAN スリープモードを解除すると、CAN モジュールは CAN スリープモードを設定したときのモード(CAN リセットモードまたは CAN Halt モード)になります。

注*1: CAN_0 ウェイクアップ割り込み要求は、CAN スリープモード時だけでなく、CAN バス上にメッセージが検出されたときに発生します。

図 2.44に CAN リセットモードから CAN スリープモードへ移行した場合の CAN ウェイクアップ手順、図 2.45に CAN Halt モードから CAN スリープモードへ移行した場合の CAN ウェイクアップ手順を示します。

下記の手順では、CAN ウェイクアップ割り込みルーチンの中で CAN モジュールを CAN オペレーションモードへ復帰させています。

CAN_0 ウェイクアップ割り込みを使用する場合は、CAN_0 制御レジスタ(CCTLR_0)の CAN ポート許可ビット (CPE) を“1”にしてください。

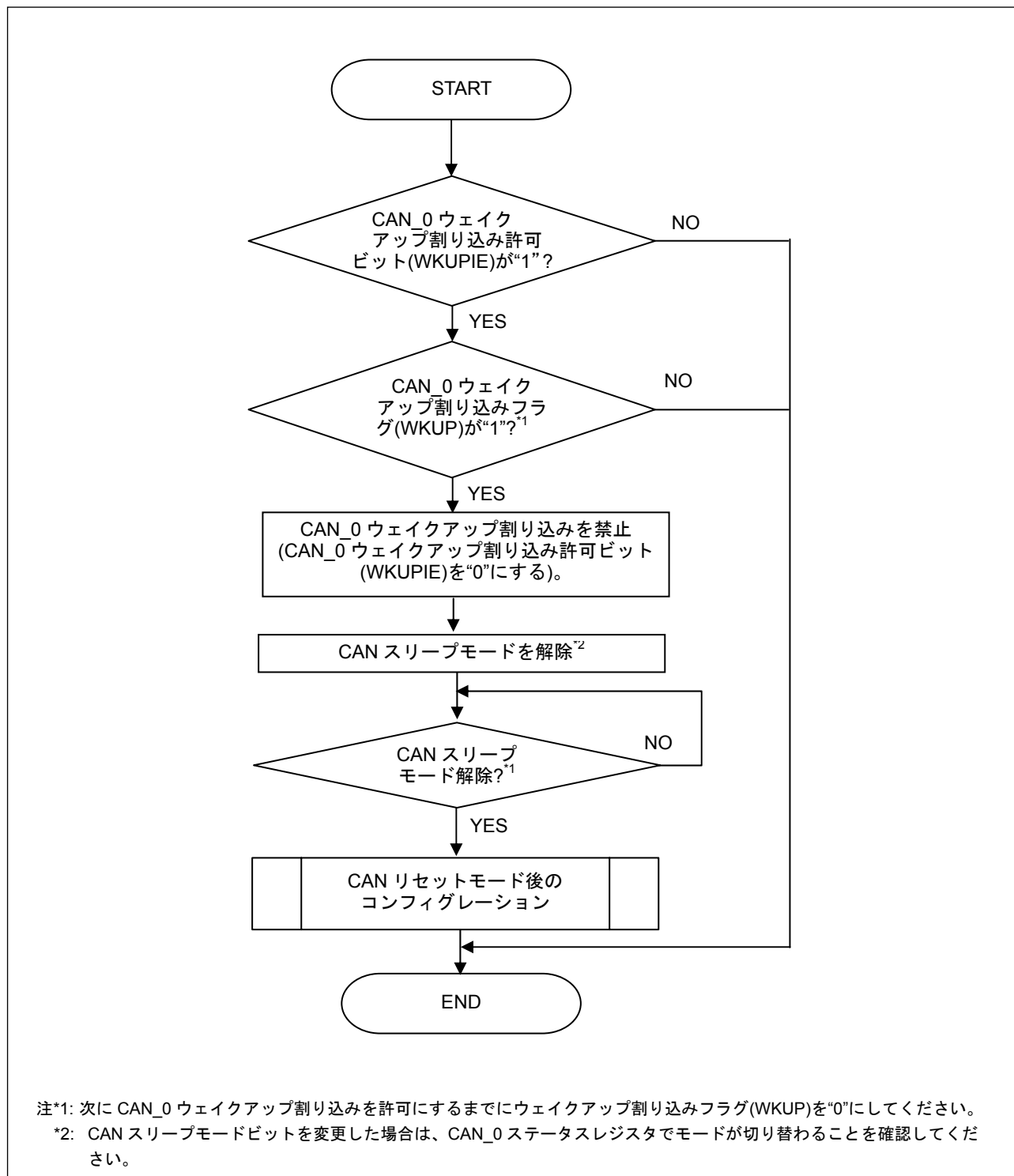


図 2.44 CAN リセットモード時の CAN ウェイクアップ手順

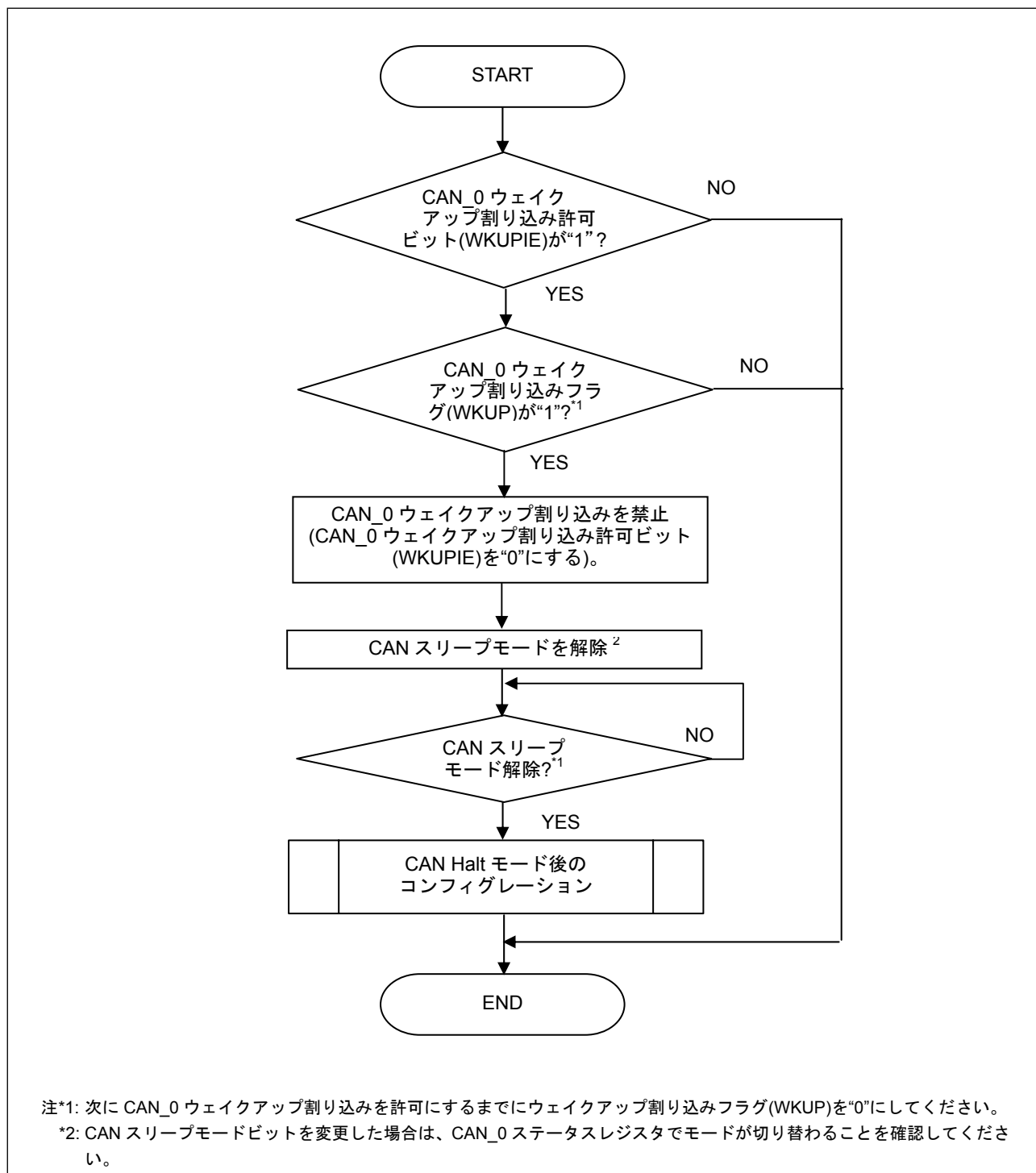


図 2.45 CAN Halt モード時の CAN ウェイクアップ手順

2.10 テストモード

ユーザ評価用に、次の3つのテストモードが用意されています。

- リッスンオンリーモード
- セルフテストモード 0(外部ループバック)
- セルフテストモード 1(内部ループバック)

各テストモードは、CAN Halt モード時に選択してください。

2.10.1 テストモードの設定

図 2.46に要求されたテストモードの設定手順を示します。

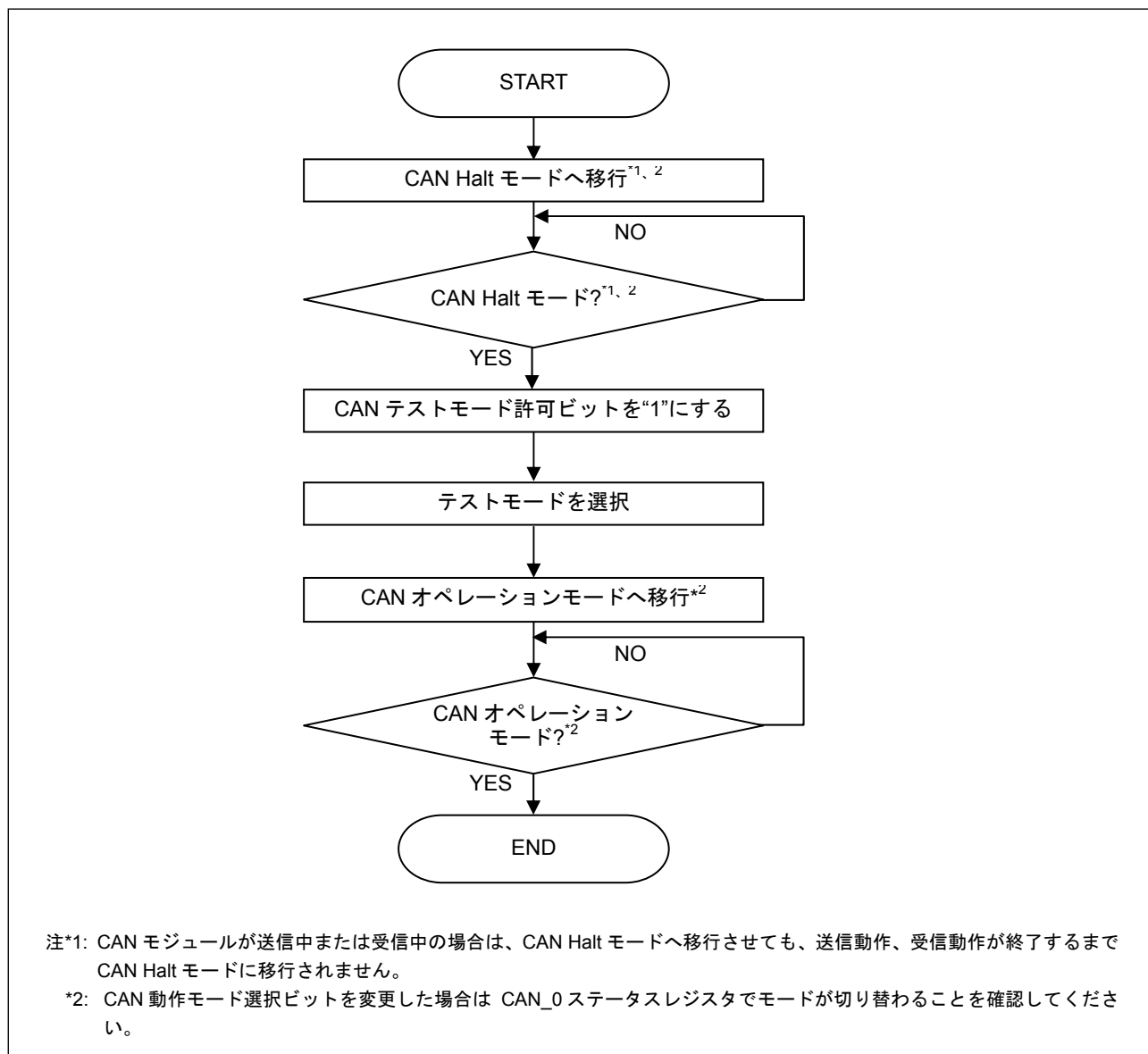


図 2.46 テストモードの設定手順

2.10.2 リッスンオンリーモード

CAN 仕様(ISO11898-1)では、オプションのバスモニタモードが推奨されています。リッスンオンリーモードでは、有効なデータフレームと有効なリモートフレームとを受信できますが、CAN バス上にはレセプビットが送信され、送信開始は許可されません (ACK ビット、オーバーロードフラグ、アクティブエラーフラグは送信されません)。

リッスンオンリーモードは、ボーレート検出に使用できます。

リッスンオンリーモードでは、どのメールボックスからも送信要求をしないでください。

リッスンオンリーモードを選択するには、CAN テストモード選択ビット(TSTM)を“01b”に設定してください。

図 2.47にリッスンオンリーモード時のイメージを示します。

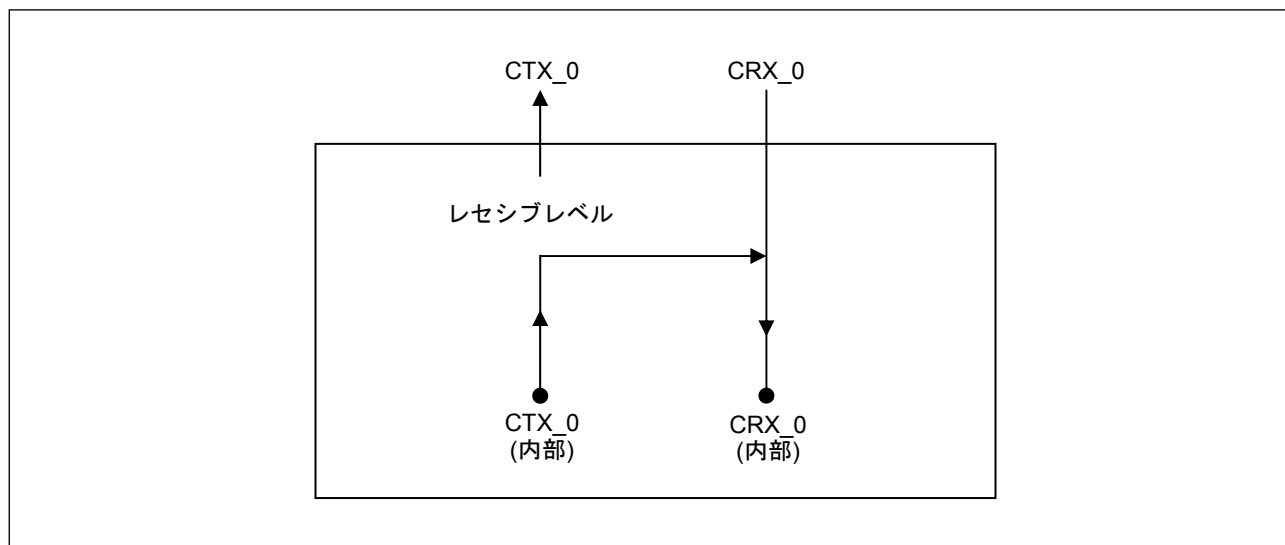


図 2.47 リッスンオンリーモード時のイメージ

2.10.3 セルフテストモード 0(外部ループバック)

セルフテストモード 0 は CAN トランシーバテスト用です。

セルフテストモード 0 では、送信したメッセージを CAN トランシーバ経由で受信したメッセージとして取り扱い、送信したメッセージを受信バッファに格納します。外部から独立して行う機能のため、ACK ビットを生成します。

CTX_0/CRX_0 端子は CAN トランシーバに接続してください。

セルフテストモード 0 を選択するには、CAN テストモード選択ビット(TSTM)を“10b”に設定してください。

図 2.48にセルフテストモード 0 時のイメージを示します。

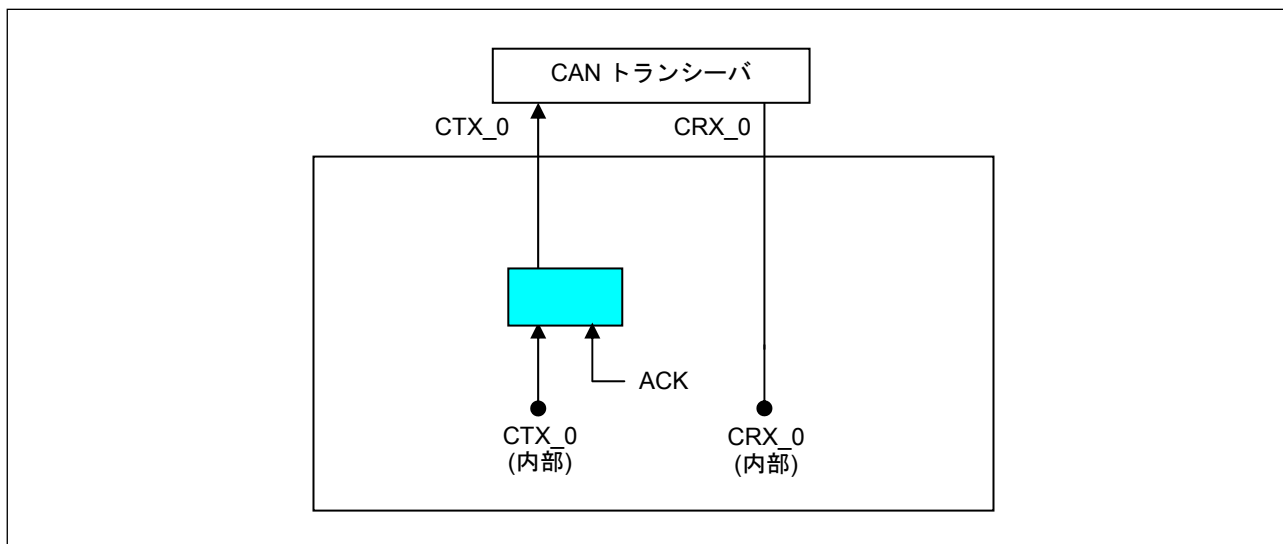


図 2.48 セルフモード 0 時のイメージ

2.10.4 セルフテストモード 1(内部ループバック)

セルフテストモード 1 はセルフテスト機能用です。

セルフテストモード 1 では、送信したメッセージを受信したメッセージとして取り扱い、送信したメッセージを受信バッファに格納します。外部から独立して行う機能のため、ACK ビットを生成しません。

セルフテストモード 1 では内部 CTX_0 端子から内部 CRX_0 端子への内部フィードバックを行います。外部 CRX_0 端子の入力の値は、無視されます。外部 CTX_0 端子はレセプビットを出力します。CTX_0/CRX_0 端子は CAN バスや他のどの外部デバイスにも接続する必要がありません。

セルフテストモード 1 を選択するには、CAN テストモード選択ビット(TSTM)を“11b”に設定してください。

図 2.49 にセルフテストモード 1 時のイメージを示します。

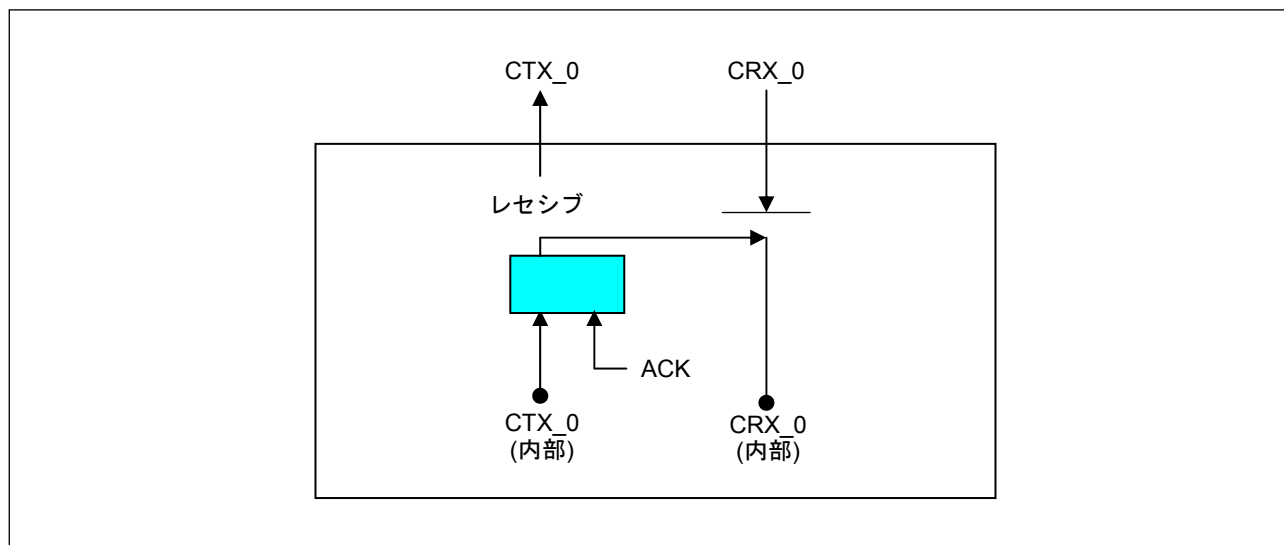


図 2.49 セルフモード 1 時のイメージ

2.11 CAN 割り込み

CAN モジュールには次の 6 つの割り込みがあります。

- CAN_0 受信完了割り込み
- CAN_0 送信完了割り込み
- CAN_0 受信 FIFO 割り込み
- CAN_0 送信 FIFO 割り込み
- CAN_0 エラー割り込み
- CAN_0 ウェイクアップ割り込み

各割り込みは、2 つの割り込みごとに、1 つの割り込みベクタを共有します。組み合わせは次の通りです(割り込みベクタ番号と割り込み制御レジスタを共有します)。

- CAN_0 受信割り込み(CAN_0 受信完了割り込みと CAN_0 受信 FIFO 割り込みで共有)
- CAN_0 送信割り込み(CAN_0 送信完了割り込みと CAN_0 送信 FIFO 割り込みで共有)
- CAN_0 エラー割り込み(CAN_0 エラー割り込みと CAN_0 ウェイクアップ割り込みで共有)

図 2.50 に CAN モジュール割り込みのブロック図を示します。

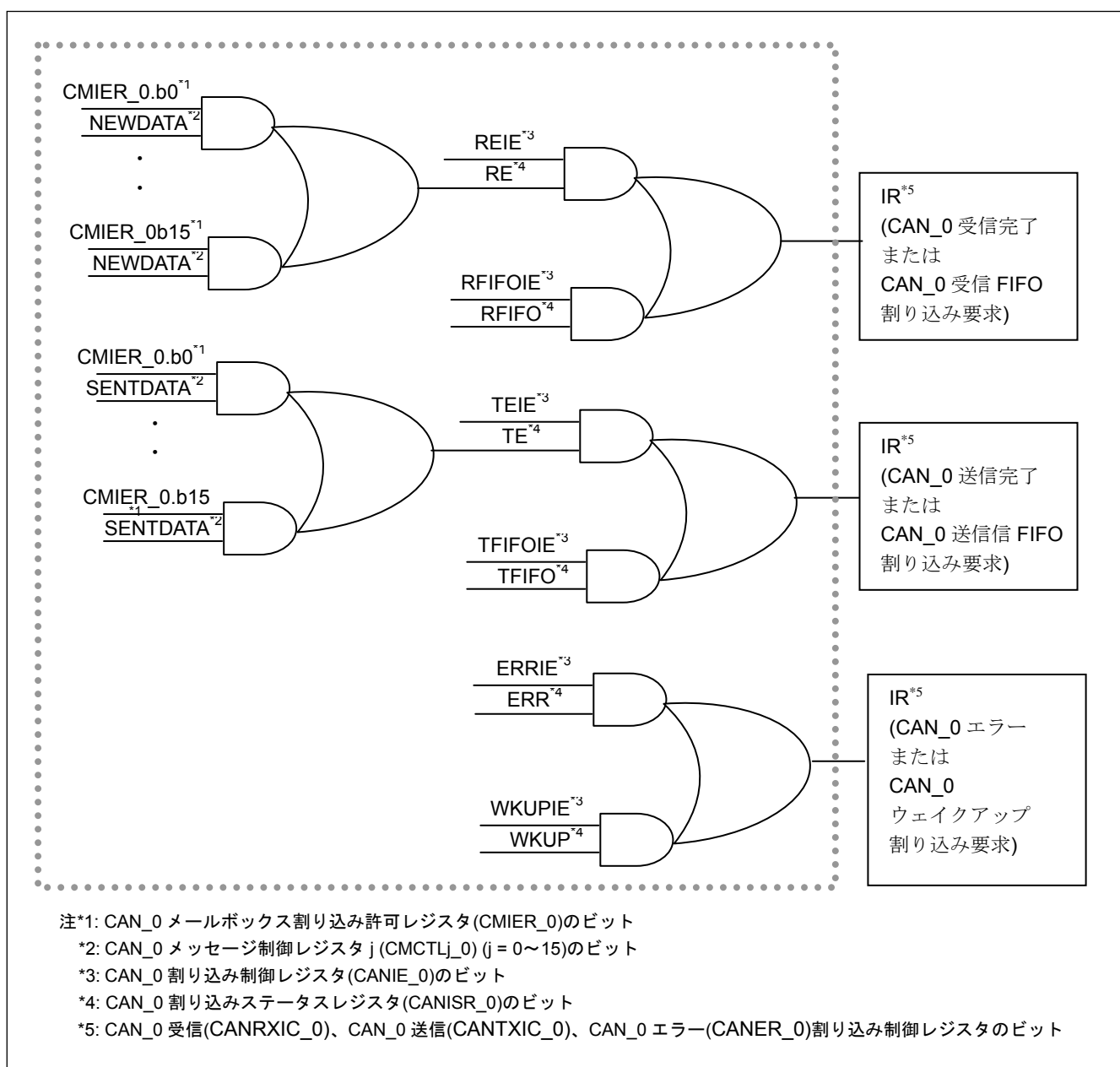


図 2.50 CAN モジュール割り込みのブロック図

2.11.1 R8C/5x シリーズ CAN モジュール割り込みの特徴

CAN モジュールの割り込みは、2つの割り込み要因から、1つの割り込み要求を発生させるため、他のマスカブル割り込みとは次のような違いがあります。

- 割り当てられた2つの割り込みのうち、少なくとも1つの割り込みステータスレジスタ(CANISR_0)のフラグが“1”で、それに対応する許可レジスタ(CANIE_0)のビットが“1”(割り込み許可)の場合、割り込み制御レジスタの IR ビットが“1”(割り込み要求あり)になります。
- ステータスレジスタのフラグと、それに対応する許可レジスタのビットのどちらか、または両方が“0”になると IR ビットが“0”(割り込み要求なし)になります。すなわち、IR ビットは、一旦“1”になって、割り込みが受け付けられなかった場合も、ステータスレジスタのビットまたは、それに対応する許可レジスタのビットのどちらか、または両方が“0”になると、割り込み要求を保持せず、“0”になります。また、IR ビットに“0”を書いても“0”になりません。
- ステータスレジスタの各フラグは、割り込みが受け付けられても自動的に“0”になりません。このため、IR ビットも割り込みが受け付けられたとき自動的に“0”になりません。ステータスレジスタの各フラグは割り込みルーチン内で“0”にしてください。
各フラグの“0”クリア方法については表 2.12を参照してください。
- 許可レジスタの複数のビットを“1”にしている場合、IR ビットが“1”になった後、別の要求要因が成立したとき、IR ビットは“1”のまま変化しません。
- 許可レジスタの複数のビットを“1”にしている場合、どの要求要因による割り込みかは、ステータスレジスタで判定してください。

割り込みルーチン内で全てのステータスフラグが“0”にならない場合、IR ビットは“0”になりません。この状態で(IR ビットが“1”)、割り込みルーチンから抜けた場合、再度、同じ割り込みが発生します。

FLG レジスタの I フラグ、割り込み制御レジスタの IR ビット、ILVL0~ILVL2 ビットの関係で割り込み制御を行うことは、他のマスカブル割り込みと同様です。

2.11.2 CAN_0 割り込みステータスレジスタのフラグ"1"セット条件

受信 FIFO 割り込みフラグ(RFIFO)は、下記のとおり"1"になります。

- CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)の b12 が"1"(割り込み許可)、および CAN_0 割り込み制御レジスタ(CANIE_0)の RFIFOIE フラグが"1"(割り込み許可)で、受信 FIFO へメッセージの受信が完了した場合、CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)の b13 で設定した条件が成立したタイミングで"1"になる。

送信 FIFO 割り込みフラグ(TFIFO)は、下記のとおり"1"になります。

- CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)の b8 が"1"(割り込み許可)、および CAN_0 割り込み制御レジスタ(CANIE_0)の TFIFOIE フラグが"1"(割り込み許可)で、送信 FIFO からメッセージの送信が完了した場合、CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)の b9 で設定した条件が成立したタイミングで"1"になる。

エラー割り込みフラグ(ERR)は、下記のとおり"1"になります。

- CAN_0 割り込み制御レジスタ(CANIE_0)のエラー割り込み許可ビット(ERRIE)が"1"(割り込み許可)で、CAN_0 エラー割り込み許可レジスタ(CEIER_0)のビットが"1"(割り込み許可)のとき、割り込み許可に設定したエラー*1のうち1つ以上が発生したとき。

注*1. 各エラーにつきましては[ユーザズマニュアル ハードウェア編]の[CAN_0 エラー割り込み要因判定レジスタ (CEIFR_0)のビット説明を参照してください。

ウェイクアップ割り込みフラグ(WKUP)は、下記のとおり"1"になります。

- CAN_0 割り込み制御レジスタ(CANIE_0)のウェイクアップ割り込み許可ビット(WKUPIE)が"1"(割り込み許可)のとき、CAN バス上にメッセージ(立下りエッジ)を検出したとき。

受信割り込みフラグ(RE)は、下記のとおり"1"になります。

- CAN_0 割り込み制御レジスタ(CANIE_0)の受信完了割り込み許可ビット(REIE)が"1"(割り込み許可)のとき、CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)で"1"(割り込み許可)に設定されたメールボックスにメッセージを受信完了したとき(NEWDATA フラグが"1")。

送信割り込みフラグ(TE)は、下記のとおり"1"になります。

- CAN_0 割り込み制御レジスタ(CANIE_0)の送信完了割り込み許可ビット(TEIE)が"1"(割り込み許可)のとき、CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)で"1"(割り込み許可)に設定されたメールボックスからメッセージを送信完了したとき(SENTDATA フラグが"1")。

2.11.3 CAN_0 割り込みステータスレジスタのフラグ“0”クリア条件

受信 FIFO 割り込みフラグ(RFIFO)、送信 FIFO 割り込みフラグ(TFIFO)、エラー割り込みフラグ(ERR)は、下記のとおり“0”になります。

- マイコンリセット
- CAN リセットモードへ移行したとき。
- “1”を読み出した後“0”を書き込んだとき。

ウェイクアップ割り込みフラグ(WKUP)は、下記のとおり“0”になります。

- マイコンリセット
- “1”を読み出した後“0”を書き込んだとき。

受信完了割り込みフラグ(RE)と送信完了割り込みフラグ(TE)は、Read Only フラグです。下記のとおり“0”になります。

- マイコンリセット
- CAN リセットモードへ移行したとき。
- RE フラグ：NEWDATA フラグがすべて“0”^{*1}。
- TE フラグ：SENTDATA フラグがすべて“0”^{*1}。

注*1: 該当するフラグは CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)の割り込み許可ビットが“1”(割り込み許可)に設定されているメールボックスの NEWDATA フラグおよび SENTDATA フラグです。NEWDATA ビットおよび SENTDATA ビットが“1”の場合も、割り込み許可ビットが“0”(割り込み禁止)にクリアされた場合は、そのメールボックスの割り込み要求は要求なしになります。

表 2.12 に各割り込み要求をクリアするための方法、図 2.51 に割り込みルーチン処理例を示します。

表 2.12 CAN モジュールの各割り込み要求ビット(IR)のクリア方法

割り込み	割り込みフラグを“0”にする方法	IR ビットを“0”にする方法
CAN_0 受信完了割り込み	CMCTL_0 レジスタの NEWDATA フラグをすべて“0”にする ^{*2} (上記により CANISR_0 レジスタの RE フラグが“0”になる) ^{*3}	割り込みフラグがどちらも“0”で IR ビットが“0”になる。
CAN_0 受信 FIFO 割り込み	CANISR_0 レジスタの RFIFO フラグを“0”にする ^{*1, 3}	
CAN_0 送信完了割り込み	CMCTL_0 レジスタの SENTDATA フラグをすべて“0”にする ^{*2} (上記により CANISR_0 レジスタの TE フラグが“0”になる) ^{*3}	割り込みフラグがどちらも“0”で IR ビットが“0”になる。
CAN_0 送信 FIFO 割り込み	CANISR_0 レジスタの TFIFO フラグを“0”にする ^{*1, 3}	
CAN_0 エラー割り込み	CANISR_0 レジスタの ERR フラグを“0”にする ^{*1, 3}	割り込みフラグがどちらも“0”で IR ビットが“0”になる。
CAN_0 ウェイクアップ割り込み	CANISR_0 レジスタの WKUP フラグを“0”にする ^{*1}	

注*1: これらの割り込みフラグは“1”を読み出してから“0”を設定することで“0”になります。

*2: CAN_0 メールボックス割り込み許可レジスタ(CMIER_0)の対応するビットが“1”(割り込み許可)の場合に該当します。

*3: CAN_0 割り込みステータスレジスタ(CANISR_0)の RE、TE、RFIFO、TFIFO、ERR フラグは、CAN リセットモードへの移行でも“0”になります。

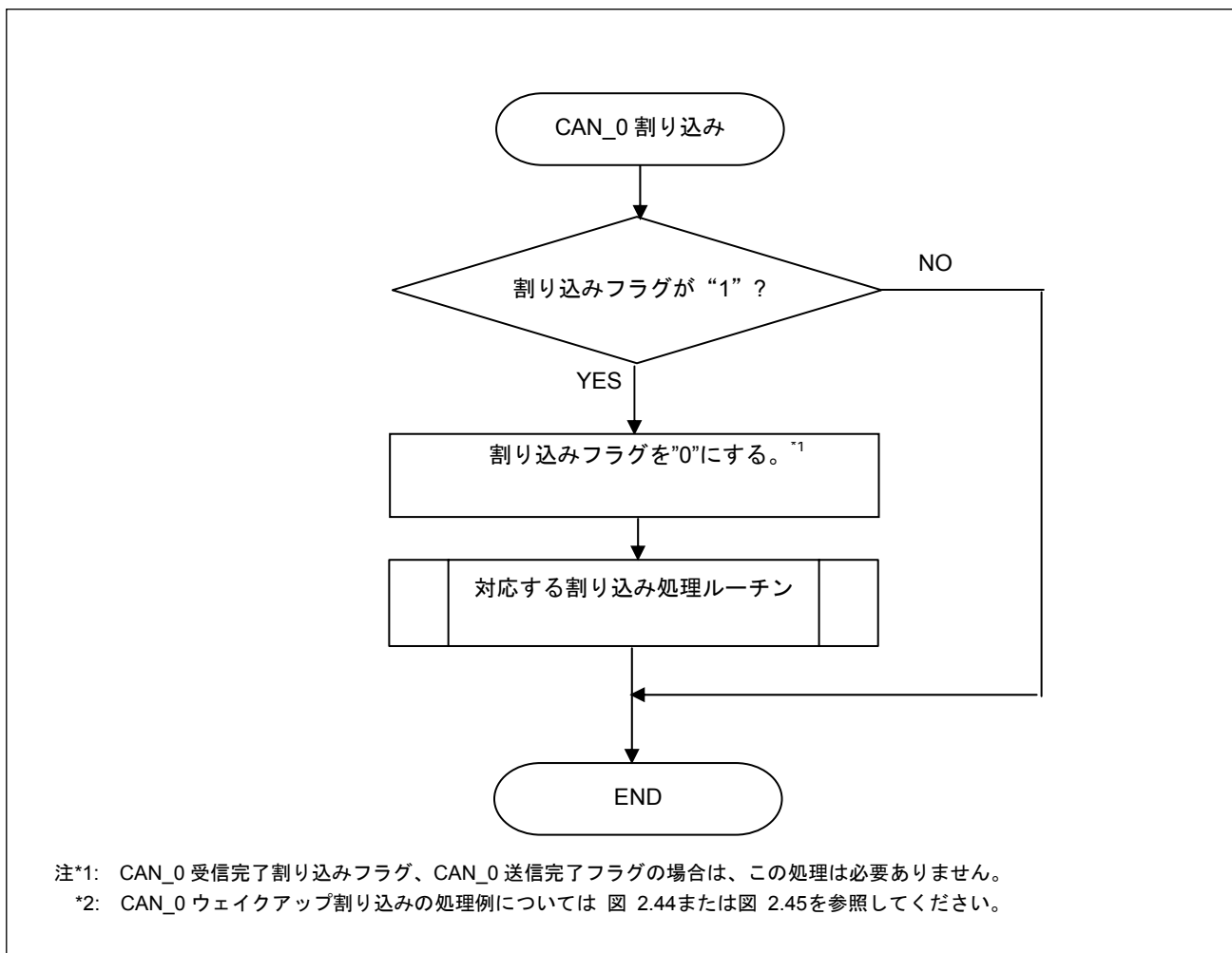


図 2.51 CAN_0 割り込みルーチン処理例

2.12 処理フローに関する注意事項

2.12.1 無限ループ

表記を簡略化するために処理フロー中に無限ループとなっている箇所があります。実際にプログラムを作成するときは、各ループに制限時間を持たせ、オーバertime時に抜けるような処理にしてください。

図 2.52にループの制限時間を持たせた場合の処理例を示します。

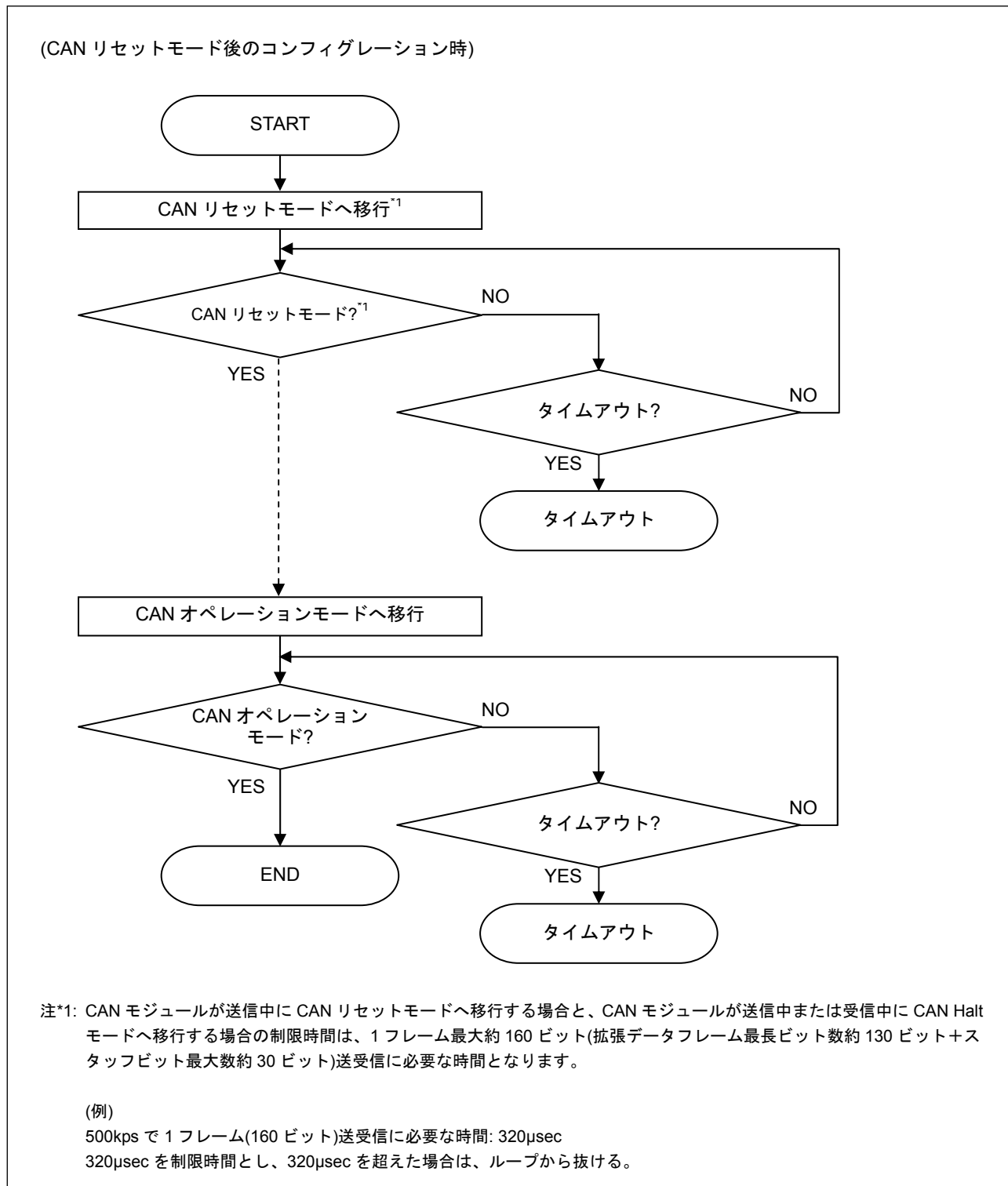


図 2.52 ループの制限時間を持たせた場合の処理例

3. 参考ドキュメント

R8C/5x シリーズユーザーズマニュアル ハードウェア編 Rev.2.00

(最新版をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。)

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。)

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/inquiry>

改訂記録	R8C/5x シリーズ アプリケーションノート CAN アプリケーションノート
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.01	2012.03.15	—	初版発行
1.10	2013.02.28	35	CAN 制御レジスタ(CRFCR_0) ⇒ CAN_0 制御レジスタ(CCTLR_0)

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、本文を参照してください。なお、本マニュアルの本文と異なる記載がある場合は、本文の記載が優先するものとします。

1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「未使用端子の処理」に従って処理してください。

CMOS製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI周辺のノイズが印加され、LSI内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。未使用端子は、本文「未使用端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

2. 電源投入時の処置

【注意】電源投入時は、製品の状態は不定です。

電源投入時には、LSIの内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。

同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

3. リザーブアドレスのアクセス禁止

【注意】リザーブアドレスのアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレスがあります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

4. クロックについて

【注意】リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。

プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

5. 製品間の相違について

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

同じグループのマイコンでも型名が違っていると、内部メモリ、レイアウトパターンの相違などにより、特性が異なる場合があります。型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。

ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器・システムの設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因して、お客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
3. 本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害に関し、当社は、何らの責任を負うものではありません。当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
4. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。かかる改造、改変、複製等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。
標準水準： コンピュータ、OA機器、通信機器、計測機器、AV機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置等
当社製品は、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（原子力制御システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、使用することはできません。たとえ、意図しない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に損害が生じて、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、お客様にご負担して頂きますのでご了承ください。
11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。

注1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサスエレクトロニクス株式会社およびルネサスエレクトロニクス株式会社とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有する会社をいいます。

注2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注1において定義された当社の開発、製造製品をいいます。



ルネサスエレクトロニクス株式会社

■営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

※営業お問合せ窓口の住所・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/>