

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。

# H8SX ファミリ

## 長周期パルス出力

### 要旨

16 ビットタイマパルスユニット (TPU) を用いて、長周期のパルス出力を行います。16 ビットタイマ 2 チャネルをカスケード接続し、32 ビットカウンタとして動作させて長周期のパルス出力を行うことができます。

### 動作確認デバイス

H8SX/1653

### 目次

1. 仕様 .....	2
2. 適用条件 .....	2
3. 使用機能説明 .....	3
4. 動作説明 .....	5
5. ソフトウェア説明 .....	6

## 1. 仕様

- (1) 図1のように、長周期パルスを出力します。本タスク例の出力パルスは、パルス周期 2.8ms、パルス Low 幅 0.7ms です。
- (2) 長周期動作は、TPU\_4, 5 カスケード接続による 32 ビットカウンタ動作を使用し実現します。
- (3) パルス波形は、TPU\_4 を PWM モード 1 に設定し実現します。

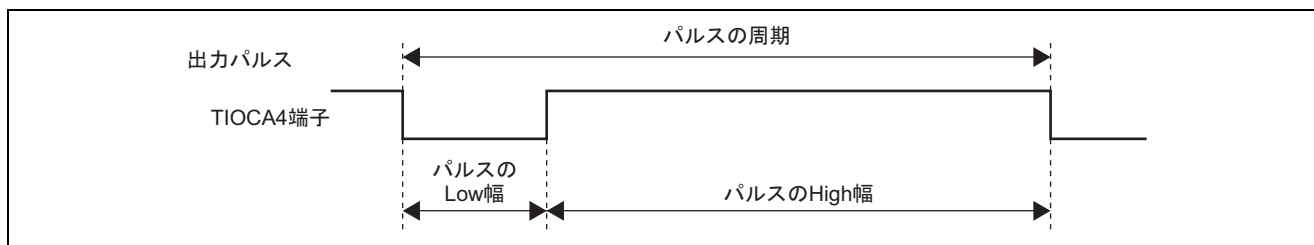


図1 長周期パルス出力例

## 2. 適用条件

表1 適用条件

項目	内容
動作周波数	入力クロック : 12MHz システムクロック (I $\phi$ ) : 48MHz 周辺モジュールクロック (P $\phi$ ) : 24MHz 外部バスクロック (B $\phi$ ) : 48MHz
動作モード	モード 6 (MD2 = 1, MD1 = 1, MD0 = 0)
開発ツール	High-performance Embedded Workshop Ver4.00.03
C/C++コンパイラ	ルネサス テクノロジ製 H8S,H8/300 SERIES C/C++ Compiler Ver6.01.01
コンパイルオプション	-cpu=h8sxa:24:md, -code = machinecode, -optimize=1, -regparam=3 -speed=(register,shift,struct,expression)

表2 セクション設定

アドレス	セクション名	説明
H'001000	P	プログラム領域

### 3. 使用機能説明

TPU\_4 と TPU\_5 のカスケード接続動作を使用して 32 ビットカウンタ動作を行い、TPU から長周期パルスを出します。図 2 にブロック図を示します。TPU の各レジスタの説明を次に示します。

- タイマスタートレジスタ (TSTR)  
TSTR は、チャンネル 0~5 の TCNT の動作/停止を選択します。TMDR へ動作モードを設定する場合や TCR へ TCNT のカウンタクロックを設定する場合は、TCNT のカウンタ動作を停止してから行ってください。
- タイマコントロールレジスタ\_4, 5 (TCR\_4, 5)  
TCR は各チャンネルの TCNT を制御します。TPU には、各チャンネルに 1 本、計 6 本の TCR があります。TCR の設定は、TCNT の動作が停止した状態で行ってください。
- タイマ I/O コントロールレジスタ\_4, 5 (TIOR\_4, 5)  
TIOR は TGR を制御します。TPU には、チャンネル 0, 3 に各 2 本、チャンネル 1, 2, 4, 5 に各 1 本、計 8 本の TIOR があります。TIOR は TMDR の設定により影響を受けますので注意してください。  
TIOR で指定した初期出力はカウンタが停止した状態 (TSTR の CST ビットを 0 にクリアした) で有効になります。また、PWM モード 2 の場合にはカウンタが 0 にクリアされた時点での出力を指定します。  
TGRC、あるいは TGRD をバッファ動作に設定した場合は、本設定は無効となり、バッファレジスタとして動作します。  
TIOR にインプットキャプチャ端子として設定する場合は、該当する端子の DDR ビットを 0 に、ICR ビットを 1 に設定してください。
- タイマカウンタ\_4, 5 (TCNT\_4, 5)  
TCNT は 16 ビットのリード/ライト可能なカウンタです。各チャンネルに 1 本、計 6 本の TCNT があります。TCNT は、リセットまたはハードウェアスタンバイモード時に H'0000 に初期化されます。TCNT の 8 ビット単位でのアクセスは禁止です。常に 16 ビット単位でアクセスしてください。
- タイマジェネラルレジスタ A\_4 (TGRA\_4)
- タイマジェネラルレジスタ B\_4 (TGRB\_4)  
TGR は 16 ビットのリード/ライト可能なアウトプットコンペア/インプットキャプチャ兼用のレジスタです。チャンネル 0, 3 に各 4 本、チャンネル 1, 2, 4, 5 に各 2 本、計 16 本のジェネラルレジスタがあります。チャンネル 0, 3 の TGRC と TGRD は、バッファレジスタとして動作設定することができます。TGR の 8 ビット単位でのアクセスは禁止です。常に 16 ビット単位でアクセスしてください。バッファ動作時の TGR とバッファレジスタの組み合わせは、TGRA - TGRC, TGRB - TGRD になります。
- タイマモードレジスタ\_4 (TMDR\_4)  
TMDR は、各チャンネルの動作モードを設定します。本タスク例では、TPU\_4 を PWM モード 1 に設定します

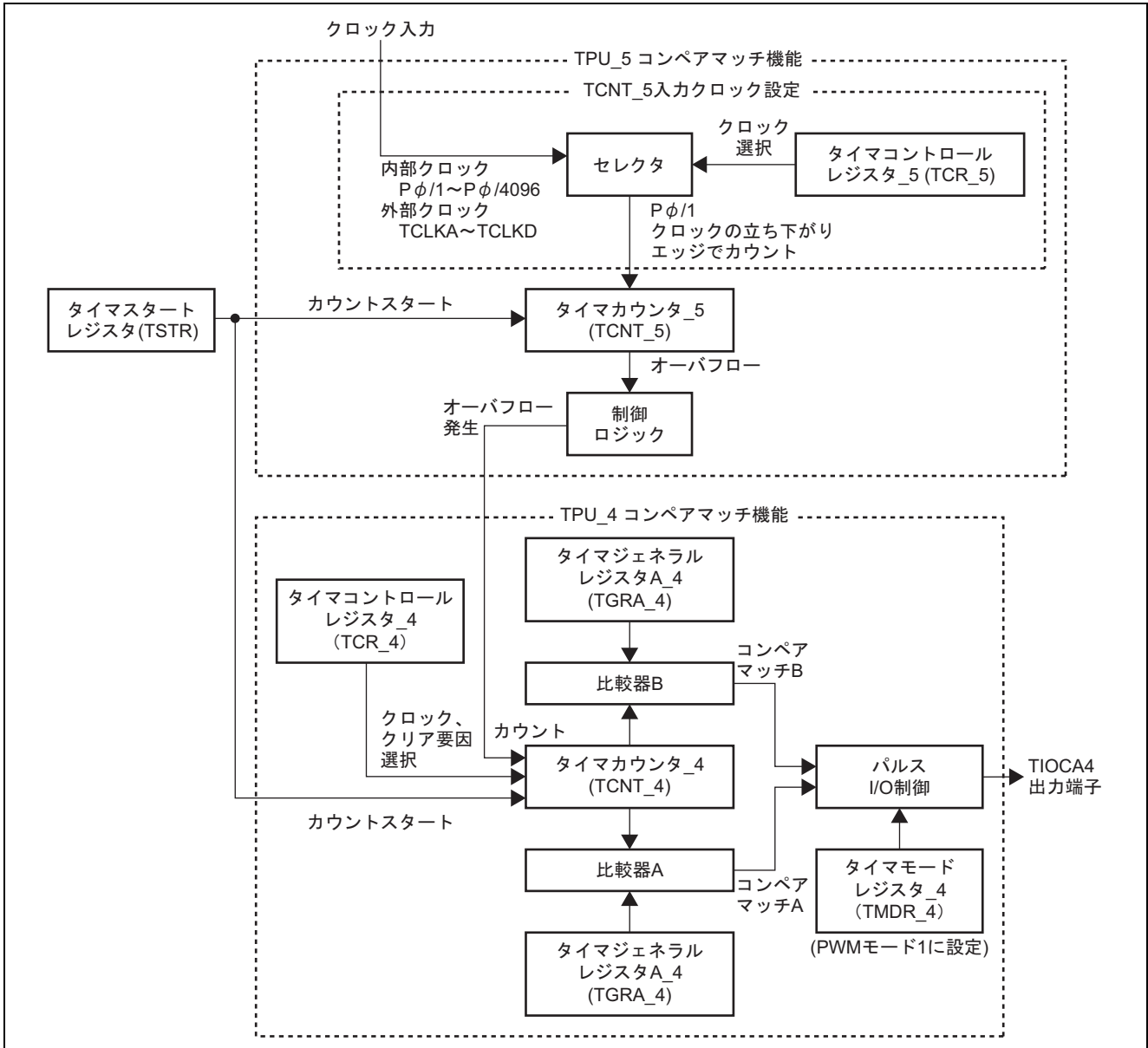


図2 長周期パルス出力のブロック図

4. 動作説明

図 3 に長周期パルス出力の動作説明を示します。また図 3 の説明として、表 3 にハードウェアおよびソフトウェア処理の内容を示します。

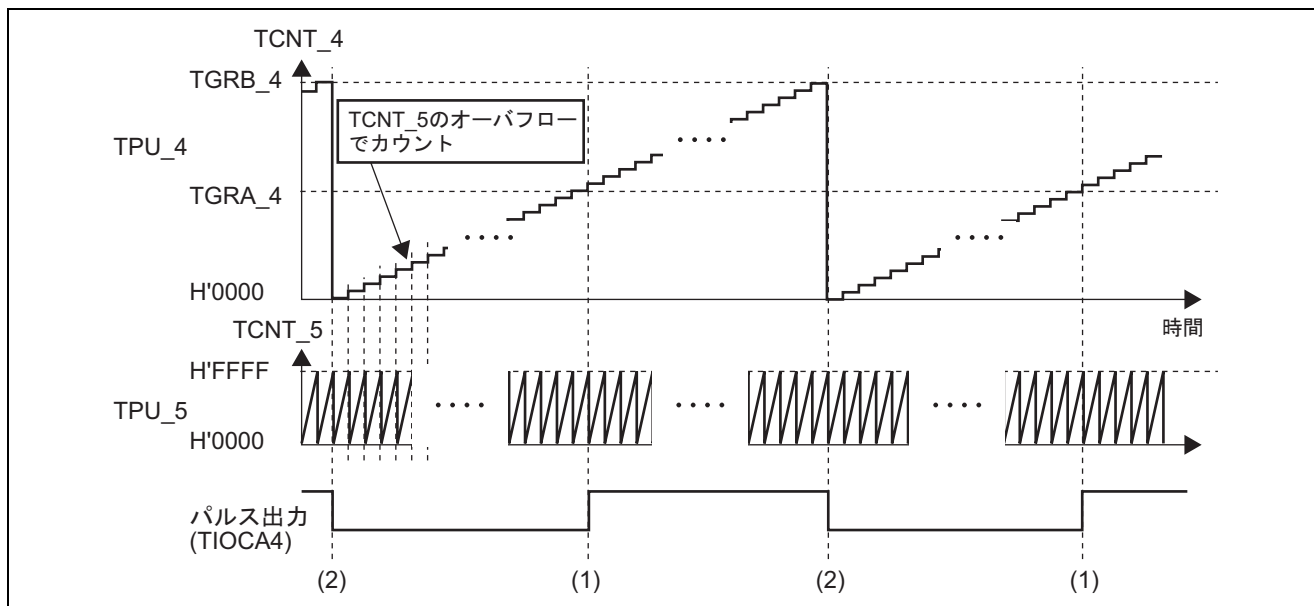


図3 長周期パルス出力動作説明

表3 処理内容

	ハードウェア処理	ソフトウェア処理
(1)	TPU_4 のコンペアマッチ A 発生 TIOCA4 端子から 1 出力	処理なし
(2)	TPU_4 のコンペアマッチ B 発生 TCNT_4 クリア TIOCA4 端子から 0 出力	処理なし

## 5. ソフトウェア説明

### 5.1 関数一覧

表4 関数一覧

関数名	機能
init	初期化ルーチン <ul style="list-style-type: none"> <li>• クロック設定</li> <li>• モジュールストップモード解除</li> </ul>
main	メインルーチン <ul style="list-style-type: none"> <li>• コンペアマッチ A によるトグル出力を設定</li> <li>• パルス出力実施</li> </ul>

### 5.2 ベクタテーブル

表5 割り込み例外処理ベクタテーブル

例外処理要因	ベクタ番号	ベクタテーブル アドレス	割り込み先関数
リセット	0	H'000000	main

### 5.3 パルス出力値算出式

パルス周期, パルス Low 幅の算出式を示します。

$P\phi = 24\text{MHz}$ ,  $TGRB\_4 = H'03FF$  のとき

$$\begin{aligned} \text{パルス周期} &= \frac{(TGRB\_4 + 1) \times \text{TCNT\_3オーバーフローカウンタ数}}{P\phi} \\ &= \frac{(H'3FF + 1) \times H'10000}{24\text{MHz}} \\ &= 2.79 \dots 2.8\text{ms} \end{aligned}$$

$P\phi = 24\text{MHz}$ ,  $TGRA\_4 = H'00FF$  のとき

$$\begin{aligned} \text{パルス Low 幅} &= \frac{(TGRA\_4 + 1) \times \text{TCNT\_3オーバーフローカウンタ数}}{P\phi} \\ &= \frac{(H'FF + 1) \times H'10000}{24\text{MHz}} \\ &= 0.69 \dots 0.7\text{ms} \end{aligned}$$



## 5.4 関数説明

### 5.4.1 init 関数

#### (1) 機能概要

初期化ルーチン。モジュールストップ解除、クロック設定。main 関数のコール。

#### (2) 引数

なし

#### (3) 戻り値

なし

#### (4) 使用内部レジスタ説明

本タスク例の使用内部レジスタを以下に示します。なお、設定値は本タスク例において使用している値であり、初期値とは異なります。

#### • システムクロックコントロールレジスタ (SCKCR) アドレス: H'FFFDC4

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
10	ICK2	0	R/W	システムクロック (Iφ) セレクト CPU, DMAC, DTC モジュールとシステムクロックの周波数を選択します。 000 : 入力クロック × 4
9	ICK1	0	R/W	
8	ICK0	0	R/W	
6	PCK2	0	R/W	周辺モジュールクロック (Pφ) セレクト 周辺モジュールクロックの周波数を選択します。 001 : 入力クロック × 2
5	PCK1	0	R/W	
4	PCK0	1	R/W	
2	BCK2	0	R/W	外部バスクロック (Bφ) セレクト 外部バスクロックの周波数を選択します。 000 : 入力クロック × 4
1	BCK1	0	R/W	
0	BCK0	0	R/W	

- MSTPCRA, B, C はモジュールストップモードの制御を行います。1 のとき対応するモジュールはモジュールストップモードになり、クリアするとモジュールストップモードは解除されます。

#### • モジュールストップコントロールレジスタ A (MSTPCRA) アドレス: H'FFFDC8

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
15	ACSE	0	R/W	全モジュールクロックストップモードイネーブル MSTPCR で制御されるすべてのモジュールがモジュールストップモードに設定された上で、CPU が SLEEP 命令を実行した場合にバスコントローラと I/O ポートも動作をストップして、消費電流を低減する全モジュールクロックストップモードの許可または禁止を設定します。 0: 全モジュールクロックストップモード禁止 1: 全モジュールクロックストップモード許可
13	MSTPA13	1	R/W	DMA コントローラ (DMAC)
12	MSTPA12	1	R/W	データトランスファコントローラ (DTC)
9	MSTPA9	1	R/W	8 ビットタイマ (TMR_3, TMR_2)
8	MSTPA8	1	R/W	8 ビットタイマ (TMR_1, TMR_0)
5	MSTPA5	1	R/W	D/A コンバータ (チャンネル 1, 0)
3	MSTPA3	1	R/W	A/D コンバータ (ユニット 0)
0	MSTPA0	0	R/W	16 ビットタイマパルスユニット (TPU チャンネル 5 ~ 0)

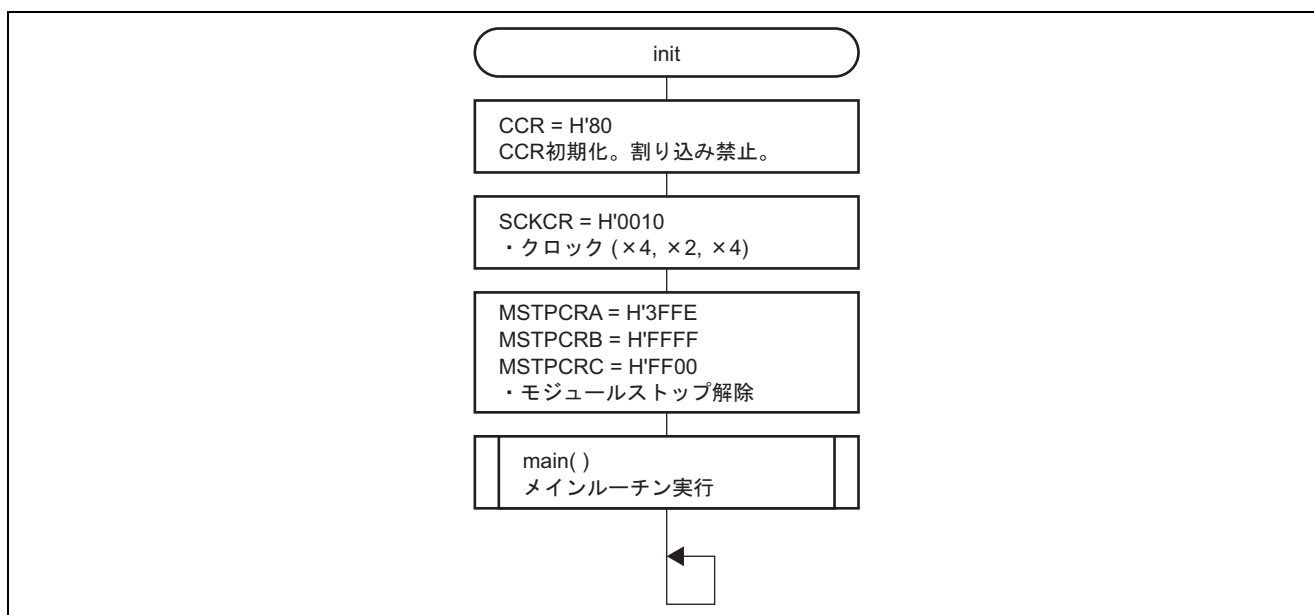
● モジュールストップコントロールレジスタ B (MSTPCRB)      アドレス: H'FFFDCA

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
15	MSTPB15	1	R/W	プログラマブルパルスジェネレータ (PPG)
12	MSTPB12	1	R/W	シリアルコミュニケーションインタフェース_4 (SCI_4)
10	MSTPB10	1	R/W	シリアルコミュニケーションインタフェース_2 (SCI_2)
9	MSTPB9	1	R/W	シリアルコミュニケーションインタフェース_1 (SCI_1)
8	MSTPB8	1	R/W	シリアルコミュニケーションインタフェース_0 (SCI_0)
7	MSTPB7	1	R/W	I <sup>2</sup> C バスインタフェース_1 (IIC_1)
6	MSTPB6	1	R/W	I <sup>2</sup> C バスインタフェース_0 (IIC_0)

● モジュールストップコントロールレジスタ C (MSTPCRC)      アドレス: H'FFFDCC

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
15	MSTPC15	1	R/W	シリアルコミュニケーションインタフェース_5 (SCI_5), (IrDA)
14	MSTPC14	1	R/W	シリアルコミュニケーションインタフェース_6 (SCI_6)
13	MSTPC13	1	R/W	8 ビットタイマ (TMR_4, TMR_5)
12	MSTPC12	1	R/W	8 ビットタイマ (TMR_6, TMR_7)
11	MSTPC11	1	R/W	ユニバーサルシリアルバスインタフェース (USB)
10	MSTPC10	1	R/W	CRC 演算器
4	MSTPC4	0	R/W	内蔵 RAM_4 (H'FF2000 ~ H'FF3FFF)
3	MSTPC3	0	R/W	内蔵 RAM_3 (H'FF4000 ~ H'FF5FFF)
2	MSTPC2	0	R/W	内蔵 RAM_2 (H'FF6000 ~ H'FF7FFF)
1	MSTPC1	0	R/W	内蔵 RAM_1 (H'FF8000 ~ H'FF9FFF)
0	MSTPC0	0	R/W	内蔵 RAM_0 (H'FFA000 ~ H'FFBFFF)

(5) フローチャート



## 5.4.2 main 関数

## (1) 機能概要

メインルーチン。TPU\_4, TPU\_5 カスケード接続設定。

## (2) 引数

なし

## (3) 戻り値

なし

## (4) 使用内部レジスタ説明

本タスク例の使用内部レジスタを以下に示します。なお, 設定値は本タスク例において使用している値であり, 初期値とは異なります。

 ● ポートファンクションコントロールレジスタ 9 (PFCR9) アドレス: H'FFFBC9

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
6	TPUMS4	0	R/W	TPU 入出力端子マルチ機能セレクト TIOCA4 の機能を選択します。 0: アウトプットコンペア出力, インプットキャプチャは P25 1: インプットキャプチャ入力 P24, アウトプットコンペアは P25

 ● タイマコントロールレジスタ\_4 (TCR\_4) アドレス: H'FFFEE0

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
7	CCLR2	0	R/W	カウンタクリア 2, 1, 0 TCNT_4 のカウンタクリア要因を選択します。 010: TGRB_4 のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT_4 クリア
6	CCLR1	1	R/W	
5	CCLR0	0	R/W	
4	CKEG1	0	R/W	クロックエッジ 1, 0 入力クロックのエッジを選択します。 00: 立ち下がリエッジでカウント
3	CKEG0	0	R/W	
2	TPSC2	1	R/W	タイマプリスケラ 2, 1, 0 TCNT_4 のカウンタクロックを選択します。 111: TCNT_5 のオーバフロー/アンダフローでカウント
1	TPSC1	1	R/W	
0	TPSC0	1	R/W	

 ● タイマモードレジスタ\_4 (TMDR\_4) アドレス: H'FFFEE1

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
3	MD3	0	R/W	モード 3~0 タイマの動作モードを設定します。 0010: PWM モード 1* 【注】 * TPU_4 を PWM モード 1 に設定すると, TGRA_4 と TGRB_4 をペアで使用して, TIOCA4 端子から PWM 出力を生成しま す。
2	MD2	0	R/W	
1	MD1	1	R/W	
0	MD0	0	R/W	

## ● タイマ I/O コントロールレジスタ\_4 (TIOR\_4)

アドレス: H'FFFEE2

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
7	IOB3	0	R/W	I/O コントロール B3 ~ B0 TGRB_4 の機能を設定します。 0101: TGRB_4 はアウトプットコンペアレジスタとして機能。 PWM モード 1 のとき, TIOCA4 端子はコンペアマッチで 0 出力。
6	IOB2	1	R/W	
5	IOB1	0	R/W	
4	IOB0	1	R/W	
3	IOA3	0	R/W	I/O コントロール A3 ~ A0 TGRA_4 の機能を設定します。 0010: TGRA_4 はアウトプットコンペアレジスタとして機能。 TIOCA4 端子は初期出力 0, コンペアマッチで 1 出力。
2	IOA2	0	R/W	
1	IOA1	1	R/W	
0	IOA0	0	R/W	

## ● タイマカウンタ\_4 (TCNT\_4)

アドレス: H'FFFEE6

機能: 16 ビットのリードライト可能なカウンタです。

設定値: H'0000

## ● タイマジェネラルレジスタ A\_4 (TGRA\_4)

アドレス: H'FFFEE8

機能: アウトプットコンペアレジスタとして使用します。

設定値: H'0100

## ● タイマジェネラルレジスタ B\_4 (TGRB\_4)

アドレス: H'FFFEEA

機能: アウトプットコンペアレジスタとして使用します。

設定値: H'0300

## ● タイマスタートレジスタ (TSTR)

アドレス: H'FFFBC

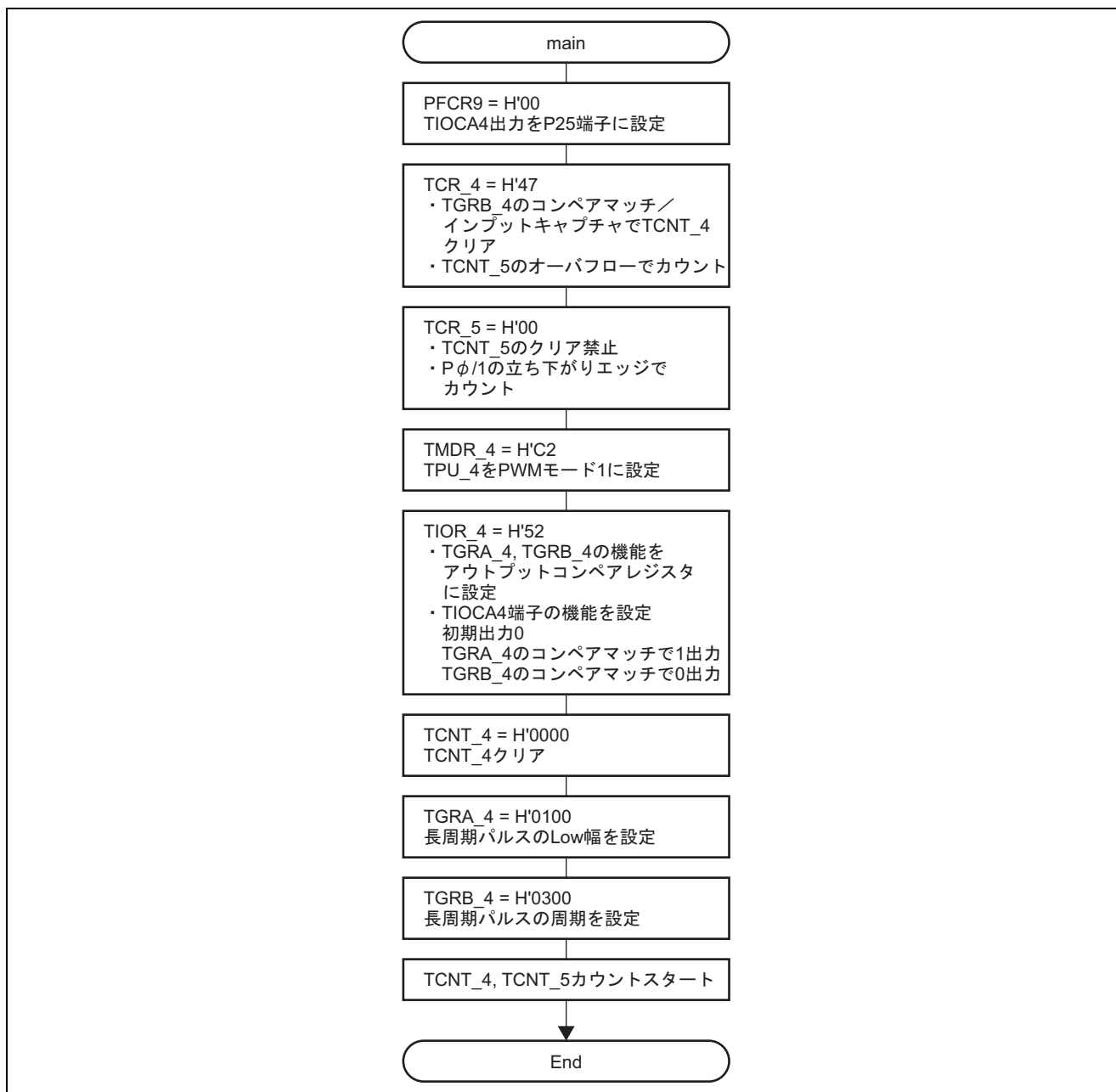
ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
5	CST5	0	R/W	カウンタスタート 5 ~ 0 TCNT の動作 / 停止を選択します。 0: TCNT_5 ~ TCNT_0 のカウント動作は停止 1: TCNT_5 ~ TCNT_0 はカウント動作
4	CST4	1	R/W	
3	CST3	1	R/W	
2	CST2	0	R/W	
1	CST1	0	R/W	
0	CST0	0	R/W	

## ● タイマコントロールレジスタ\_5 (TCR\_5)

アドレス: H'FFFFF0

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
7	CCLR2	0	R/W	カウンタクリア 2, 1, 0 TCNT_5 のカウンタクリア要因を選択します。 000: TCNT_5 クリア禁止
6	CCLR1	0	R/W	
5	CCLR0	0	R/W	
4	CKEG1	0	R/W	クロックエッジ 1, 0 入力クロックのエッジを選択します。 00: 立ち下がリエッジでカウント
3	CKEG0	0	R/W	
2	TPSC2	0	R/W	タイマプリスケラ 2, 1, 0 TCNT_5 のカウンタクロックを選択します。 000: 内部クロック Pφ/1 でカウント
1	TPSC1	0	R/W	
0	TPSC0	0	R/W	

(5) フローチャート



ホームページとサポート窓口

ルネサステクノロジホームページ

<http://japan.renesas.com/>

お問合せ先

<http://japan.renesas.com/inquiry>

[csc@renesas.com](mailto:csc@renesas.com)

## 改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2006.9.11	—	初版発行

### 安全設計に関するお願い

1. 弊社は品質、信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品は故障が発生したり、誤動作する場合があります。弊社の半導体製品の故障又は誤動作によって結果として、人身事故、火災事故、社会的損害などを生じさせないような安全性を考慮した冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計などの安全設計に十分ご留意ください。

### 本資料ご利用に際しての留意事項

1. 本資料は、お客様が用途に応じた適切なルネサス テクノロジ製品をご購入いただくための参考資料であり、本資料中に記載の技術情報についてルネサス テクノロジが所有する知的財産権その他の権利の実施、使用を許諾するものではありません。
2. 本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例の使用に起因する損害、第三者所有の権利に対する侵害に関し、ルネサス テクノロジは責任を負いません。
3. 本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサス テクノロジは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。ルネサス テクノロジ半導体製品のご購入に当たりましては、事前にルネサス テクノロジ、ルネサス販売または特約店へ最新の情報をご確認頂きますとともに、ルネサス テクノロジホームページ(<http://www.renesas.com>)などを通じて公開される情報に常にご注意ください。
4. 本資料に記載した情報は、正確を期すため、慎重に制作したものです。万一本資料の記述誤りに起因する損害がお客様に生じた場合には、ルネサス テクノロジはその責任を負いません。
5. 本資料に記載の製品データ、図、表に示す技術的な内容、プログラム及びアルゴリズムを流用する場合は、技術内容、プログラム、アルゴリズム単位で評価するだけでなく、システム全体で十分に評価し、お客様の責任において適用可否を判断してください。ルネサス テクノロジは、適用可否に対する責任を負いません。
6. 本資料に記載された製品は、人命にかかわるような状況の下で使用される機器あるいはシステムに用いられることを目的として設計、製造されたものではありません。本資料に記載の製品を運輸、移動体用、医療用、航空宇宙用、原子力制御用、海底中継用機器あるいはシステムなど、特殊用途へのご利用をご検討の際には、ルネサス テクノロジ、ルネサス販売または特約店へご照会ください。
7. 本資料の転載、複製については、文書によるルネサス テクノロジの事前の承諾が必要です。
8. 本資料に関し詳細についてのお問い合わせ、その他お気づきの点がございましたらルネサス テクノロジ、ルネサス販売または特約店までご照会ください。