

RL78/L23

R01AN7795JJ0100

Rev. 1.00

2025.08.27

タイマ KB を用いた 3ch IH 制御

要旨

本アプリケーションノートでは、RL78/L23 の 16 ビット・タイマ KB40, KB41, KB42 を使用した IH 制御について説明します。

16 ビット・タイマ KB40, KB41, KB42 は IH 制御に適した PWM 出力を生成可能なタイマです。これらのタイマは、外部信号と連動して出力を自動的にリスタートできる「タイマ・リスタート機能」や、設定したアクティブ期間中はリスタートを無効化し、出力幅を保証する「IH 制御 PWM 出力機能」を備えています。

対象デバイス

RL78/L23

本アプリケーションノートを他のマイコンへ適用する場合、そのマイコンの仕様にあわせて変更し、十分評価してください。

目次

1.	仕様	3
1.1	仕様詳細	5
2.	動作確認条件	7
3.	ハードウェア説明	8
3.1	ハードウェア構成例	8
3.2	使用端子一覧	9
4.	ソフトウェア説明	10
4.1	オプション・バイトの設定一覧	10
4.2	定数一覧	10
4.3	変数一覧	11
4.4	関数一覧	11
4.5	関数仕様	12
4.6	フローチャート	14
4.6.1	メイン処理	14
4.6.2	IGBT出力ドライバ設定処理	16
4.6.3	IGBT出力設定処理	17
4.6.4	TAU チャネル0割り込み処理	18
4.6.5	外部割り込み処理	18
5.	サンプル・コード	19
6.	参考ドキュメント	19

1. 仕様

本アプリケーションノートでは、16ビット・タイマ KB40、KB41、KB42 を使用して、TKBO01 端子、TKBO11 端子、TKBO21 端子から PWM 波形を出力します。各端子からの PWM 出力は、10ms ずつ順番に切り替わります。

また、スイッチ (INTP0) の押下により、PWM 出力のデューティ比は 20%、40%、80%、0% の 4 段階で順に切り替わります。表 1.1 に使用する周辺機能と用途を示します。図 1.1 に動作概要図、図 1.2 に IH 制御用の PWM 出力機能を示します。

表 1.1 使用する周辺機能と用途

周辺機能	用途
16ビット・タイマ KB40 (以下、タイマ KB40)	IH 制御用 PWM 出力
16ビット・タイマ KB41 (以下、タイマ KB41)	IH 制御用 PWM 出力
16ビット・タイマ KB42 (以下、タイマ KB42)	IH 制御用 PWM 出力
外部割り込み INTP0	スイッチの押下を検出
外部割り込み INTP3	IH 制御用 PWM 出力のリスタート
外部割り込み INTP4	IH 制御用 PWM 出力のリスタート
外部割り込み INTP5	IH 制御用 PWM 出力のリスタート
外部割り込み INTP6	IH 制御用 PWM 出力の出力強制停止
タイマ・アレイ・ユニット (TAU) チャンネル 0	10ms の周期を生成

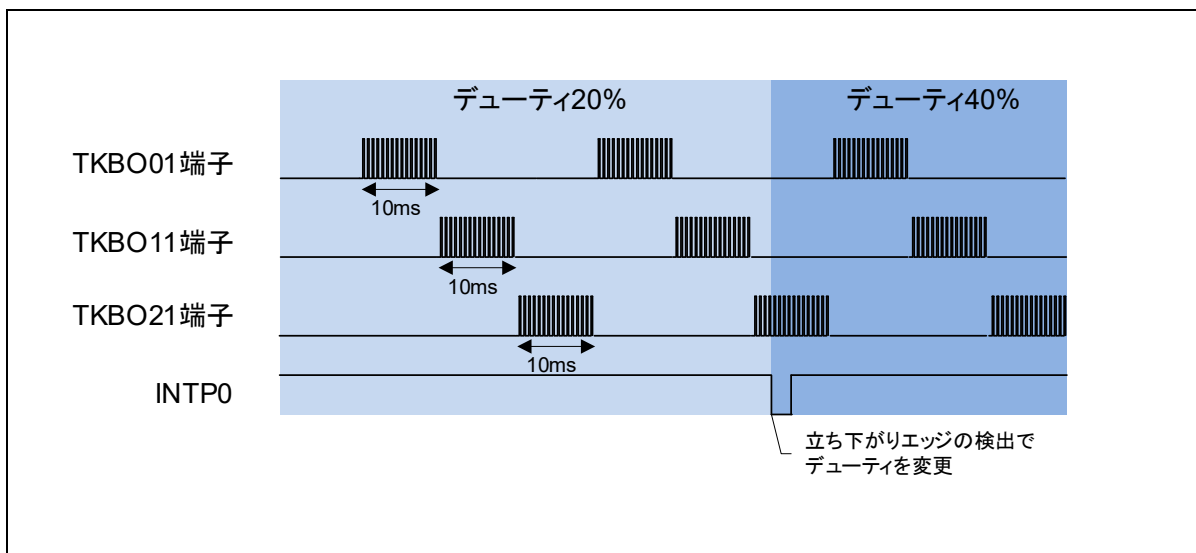


図 1.1 動作概要図

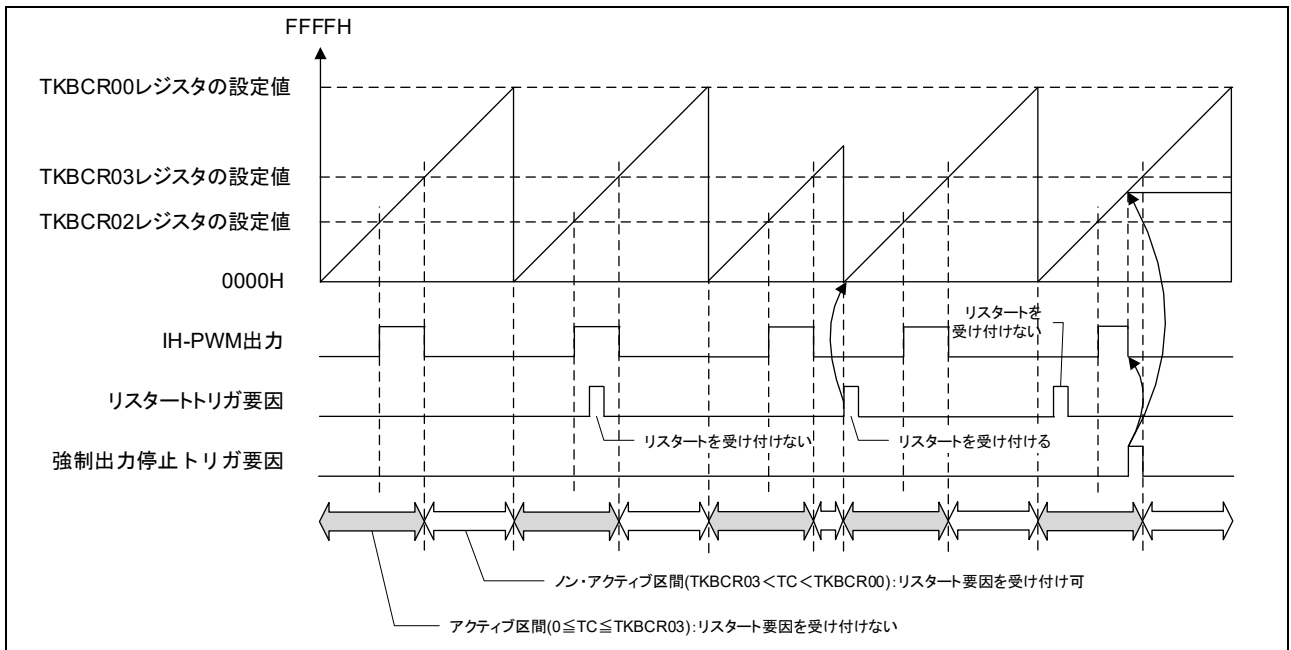


図 1.2 IH 制御用の PWM 出力機能

1.1 仕様詳細

サンプル・コードの初期設定および処理を示します。

(1) 外部割り込みの初期設定を行います。

<設定条件>

- INTP0 を立ち下がリエッジに設定します。
- INTP3 を立ち下がリエッジに設定します。
- INTP4 を立ち下がリエッジに設定します。
- INTP5 を立ち下がリエッジに設定します。
- INTP6 を立ち上がリエッジに設定します。

(2) TAU の初期設定を行います。

<設定条件>

- チャンネル 0 のインターバル時間を 10ms に設定します。

(3) タイマ KB40 の初期設定を行います。

<設定条件>

- TKBCR00 レジスタに 1599 を設定します。(PWM 出力の周期を 50us に設定します。)
- TKBCR01 レジスタに 0 を設定します。
- TKBCR02 レジスタに 32 を設定します。
- TKBCR03 レジスタに 32 を設定します。
- IH 制御 PWM 出力機能を有効に設定します。
- リスタート機能のトリガに外部割り込み信号 (INTP3) を設定します。
- TKBO01 端子の出力を許可に設定します。
- TKBO01 端子のデフォルト・レベルを Low レベル、アクティブ・レベルを High レベルに設定します。
- 強制出力停止機能 1 を有効に設定します。
- 強制出力停止機能 1 のトリガに外部割り込み信号 (INTP6) を設定します。
- 強制出力停止機能 1 実行時の出力レベルを Low レベル出力に設定します。

(4) タイマ KB41 の初期設定を行います。

<設定条件>

- TKBCR10 レジスタに 1599 を設定します。(PWM 出力の周期を 50us に設定します。)
- TKBCR11 レジスタに 0 を設定します。
- TKBCR12 レジスタに 32 を設定します。
- TKBCR13 レジスタに 32 を設定します。
- IH 制御 PWM 出力機能を有効に設定します。
- リスタート機能のトリガに外部割り込み信号 (INTP4) を設定します。
- TKBO11 端子の出力を許可に設定します。
- TKBO11 端子のデフォルト・レベルを Low レベル、アクティブ・レベルを High レベルに設定します。

- 強制出力停止機能 1 を有効に設定します。
- 強制出力停止機能 1 のトリガに外部割り込み信号 (INTP6) を設定します。
- 強制出力停止機能 1 実行時の出力レベルを Low レベル出力に設定します。

(5) タイマ KB42 の初期設定を行います。

<設定条件>

- TKBCR20 レジスタに 1599 を設定します。(PWM 出力の周期を 50us に設定します。)
- TKBCR21 レジスタに 0 を設定します。
- TKBCR22 レジスタに 32 を設定します。
- TKBCR23 レジスタに 32 を設定します。
- IH 制御 PWM 出力機能を有効に設定します。
- リスタート機能のトリガに外部割り込み信号 (INTP5) を設定します。
- TKBO21 端子の出力を許可に設定します。
- TKBO21 端子のデフォルト・レベルを Low レベル、アクティブ・レベルを High レベルに設定します。
- 強制出力停止機能 1 を有効に設定します。
- 強制出力停止機能 1 のトリガに外部割り込み信号 (INTP6) を設定します。
- 強制出力停止機能 1 実行時の出力レベルを Low レベル出力に設定します。

(6) 周辺機能の初期設定後、TAU のチャンネル 0 を動作許可、外部割り込み (INTP0) を動作許可します。

(7) HALT モードへ移行し、TAU のチャンネル 0 の割り込み要求発生を待ちます。

(8) 割り込み要求によって HALT モードが解除されると、タイマ KB40 のコンペア値を設定して動作許可します。

タイマ KB41 とタイマ KB42 を動作停止します。このとき、PWM 出力のハイ幅は確保されず、ロウ・レベルになります。

(9) (7)、(8)を繰り返し、タイマ KB40→タイマ KB41 タイマ KB42 の順に 10ms ずつ各端子から PWM 出力を実施します。

(10) スイッチが押下されると、PWM 出力のデューティを変更します。デューティは 20%→40%→80%→0%の順に切り替えます。

(11) 外部割り込み (INTP6) の強制出力停止信号を検出すると、強制出力停止機能によって PWM 出力が停止します。

2. 動作確認条件

本アプリケーションノートのサンプル・コードは、下記の条件で動作を確認しています。

表 2.1 動作確認条件

項目	内容
使用マイコン	RL78/L23 (R7F100LPL)
動作周波数	<ul style="list-style-type: none"> ● 高速オンチップオシレータ (HOCO) クロック : 32 MHz ● CPU/周辺ハードウェア・クロック : 32MHz
動作電圧	<ul style="list-style-type: none"> ● 3.3V ● LVD0 動作 (V_{LVD0}) : リセット・モード 立ち上がり時 TYP. 1.90V 立ち下がり時 TYP. 1.86V
統合開発環境 (CS+)	ルネサス エレクトロニクス製 CS+ V8.13.00
C コンパイラ (CS+)	ルネサス エレクトロニクス製 CC-RL V1.15.00
統合開発環境 (e ² studio)	ルネサス エレクトロニクス製 e2 studio V2025-04.1 (25.4.1)
C コンパイラ (e ² studio)	ルネサス エレクトロニクス製 CC-RL V1.15.00
統合開発環境(IAR)	IAR Systems 製 IAR Embedded Workbench for Renesas RL78 V5.20.1
コンパイラ(IAR)	IAR Systems 製 IAR C/C++ Compiler for Renesas RL78 V5.20.1.2826
使用ボード	RL78/L23 Fast Prototyping Board (RTK7RLL230S00WS1BJ)

3. ハードウェア説明

3.1 ハードウェア構成例

図 3.1 に本アプリケーションノートで使用するハードウェア構成例を示します。

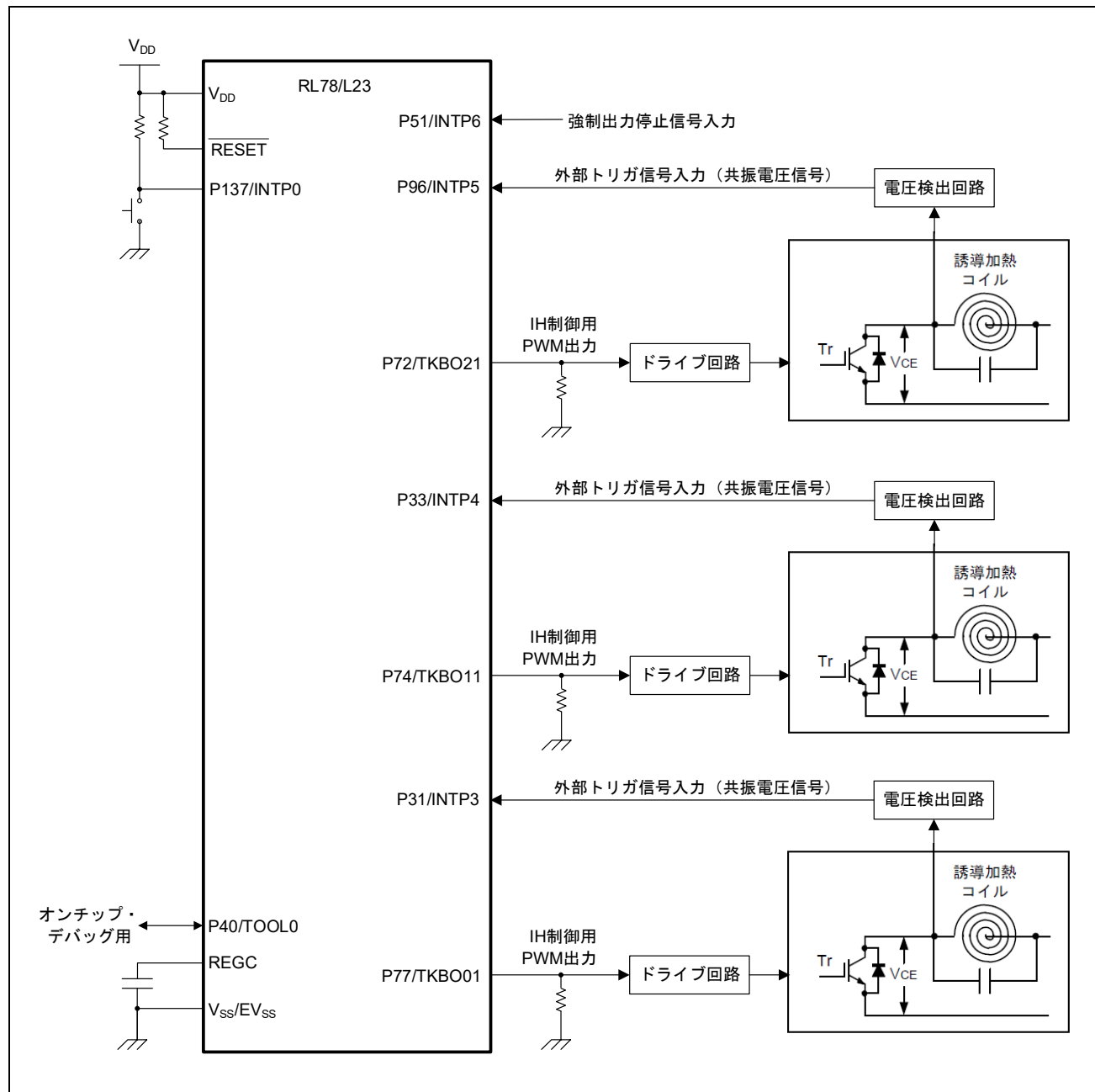


図 3.1 ハードウェア構成

注意 1 この回路イメージは接続の概要を示す為に簡略化しています。実際に回路を作成される場合は、端子処理などを適切に行い、電気的特性を満たすように設計してください（入力専用ポートは個別に抵抗を介して V_{DD} 又は V_{SS} に接続して下さい）。

2 V_{DD} は LVDD0 にて設定したリセット解除電圧 (V_{LVDD0}) 以上にしてください。

3.2 使用端子一覧

表 3.1に使用端子と機能を示します。

表 3.1 使用端子と機能

端子名	入出力	内容
P31/INTP3	入力	タイマ KB40 のリスタート信号を入力
P33/INTP4	入力	タイマ KB41 のリスタート信号を入力
P51/INTP6	入力	タイマ KB40, KB41, KB42 の強制出力停止信号を入力
P72/TKBO21	出力	タイマ KB42 の PWM 出力
P74/TKBO11	出力	タイマ KB41 の PWM 出力
P77/TKBO01	出力	タイマ KB40 の PWM 出力
P96/INTP5	入力	タイマ KB42 のリスタート信号を入力
P137/INTP0	入力	スイッチ入力

4. ソフトウェア説明

4.1 オプション・バイトの設定一覧

表 4.1にオプション・バイト設定を示します。

表 4.1 オプション・バイト設定

アドレス	設定値	内容
000C0H/040C0H	11101111B	ウォッチドッグ・タイマ 動作停止 (リセット解除後、カウント停止)
000C1H/040C1H	11111110B	LVD0 リセット・モード 検出電圧：立ち上がり 1.90V／立下り 1.86V
000C2H/040C2H	11101000B	HS モード、HOCO：32MHz
000C3H/040C3H	10000100B	オンチップ・デバッグ動作許可

4.2 定数一覧

表 4.2に定数を示します。

表 4.2 定数一覧

定数名	設定値	内容
CLEAR	0	フラグのクリア値
SET	1	フラグのセット値
KB40	0	タイマ KB40 のステータス値
KB41	1	タイマ KB41 のステータス値
KB42	2	タイマ KB42 のステータス値
DUTY_0	0	デューティ 0%のステータス値
DUTY_20	1	デューティ 20%のステータス値
DUTY_40	2	デューティ 40%のステータス値
DUTY_80	3	デューティ 80%のステータス値

4.3 変数一覧

表 4.3にグローバル変数を示します。

表 4.3 グローバル変数一覧

Type	Variable Name	Contents	Function Used
static pwm_data	g_duty[4]	PWM 出力のデューティ設定値 初期値はデューティ 0%, 20%, 40%, 80%の設定値	main
uint8_t	g_interrupt_flag	割り込みフラグ	main、 r_Config_TAU0_0_interrupt
uint8_t	g_pwm_ch	タイマ KB のチャンネルのステータス	main
uint8_t	g_duty_status	デューティのステータス	main、 r_Config_INTC_intp0_interrupt

4.4 関数一覧

表 4.4に関数一覧を示します。

表 4.4 関数一覧

関数名	概要
main	メイン処理
r_igbt_outdrv	IGBT 出力ドライバ設定処理
r_igbt_width_set	IGBT 出力設定処理
r_Config_TAU0_0_interrupt	TAU0 チャンネル 0 割り込み処理
r_Config_INTC_intp0_interrupt	外部割り込み処理

[関数名] r_Config_TAU0_0_interrupt

概要	TAU チャンネル 0 割り込み処理
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、r_cg_userdefine.h、Config_TAU0_0.h
宣言	#pragma interrupt r_Config_TAU0_0_interrupt(vect=INTTM00)
説明	割り込みフラグをセットします。
引数	なし
リターン値	なし
備考	なし

[関数名] r_Config_INTC_intp0_interrupt

概要	外部割り込み処理
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、r_cg_userdefine.h、Config_INTC.h
宣言	#pragma interrupt r_Config_INTC_intp0_interrupt(vect=INTP0)
説明	デューティのステータスを更新します。
引数	なし
リターン値	なし
備考	なし

4.6 フローチャート

4.6.1 メイン処理

図 4.1と図 4.2にメイン処理のフローチャートを示します。

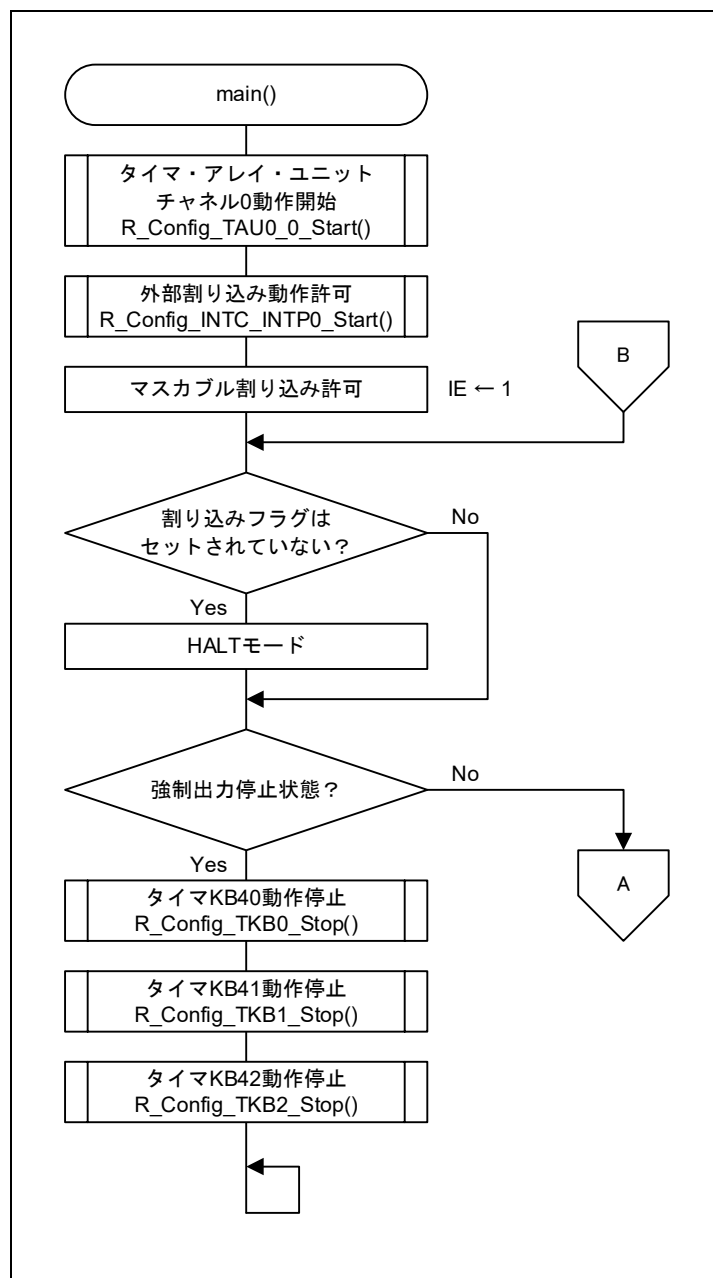


図 4.1 メイン処理 (1/2)

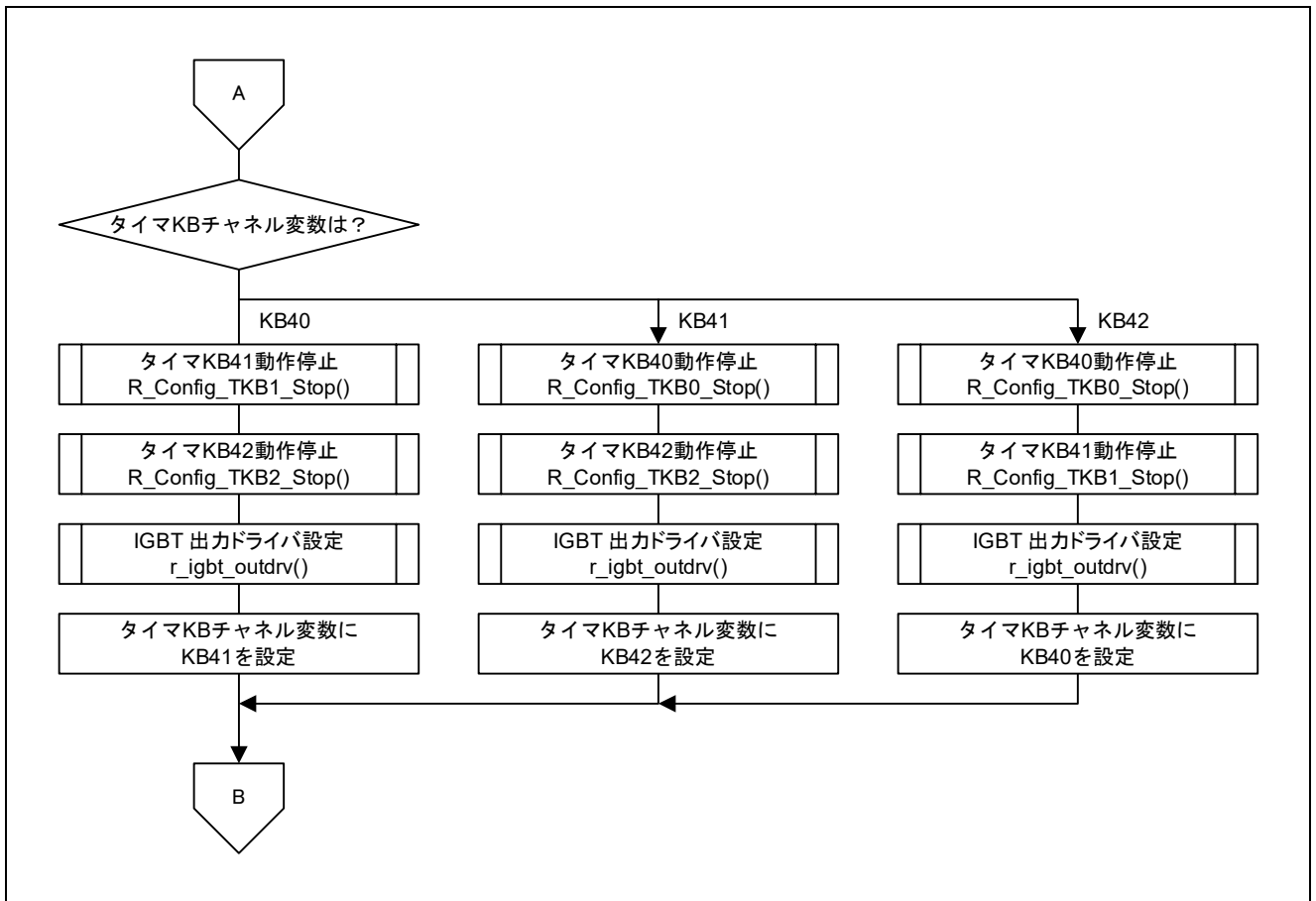


図 4.2 メイン処理 (2/2)

4.6.2 IGBT 出力ドライバ設定処理

図 4.3に IGBT 出力ドライバ設定処理のフローチャートを示します。

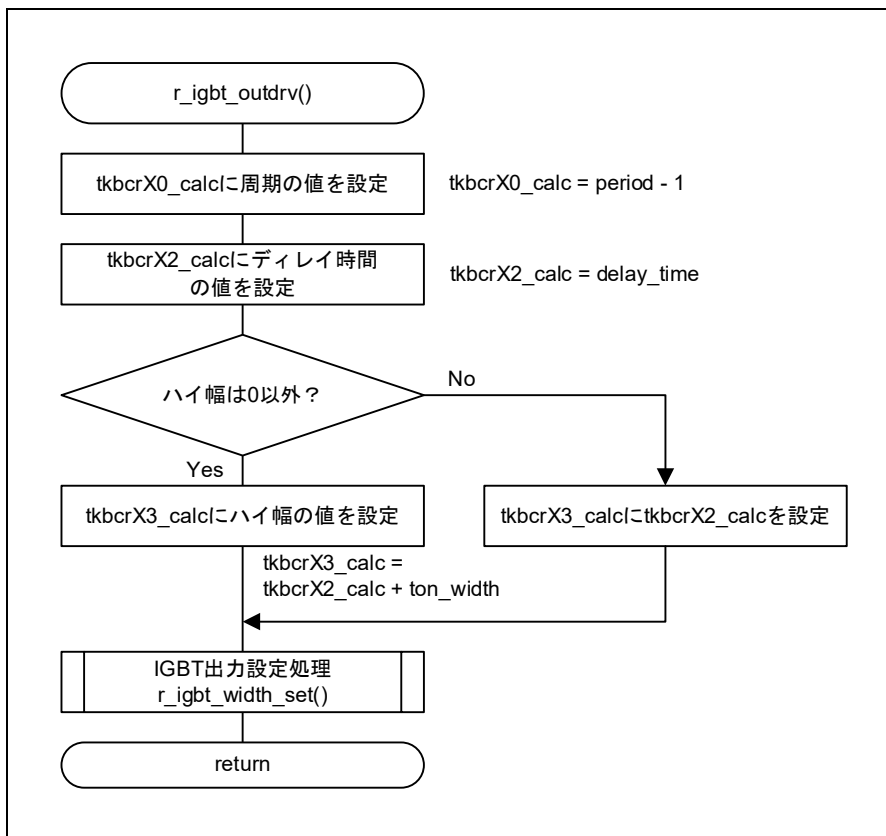


図 4.3 IGBT 出力ドライバ設定処理

4.6.3 IGBT 出力設定処理

図 4.4に IGBT 出力設定処理のフローチャートを示します。

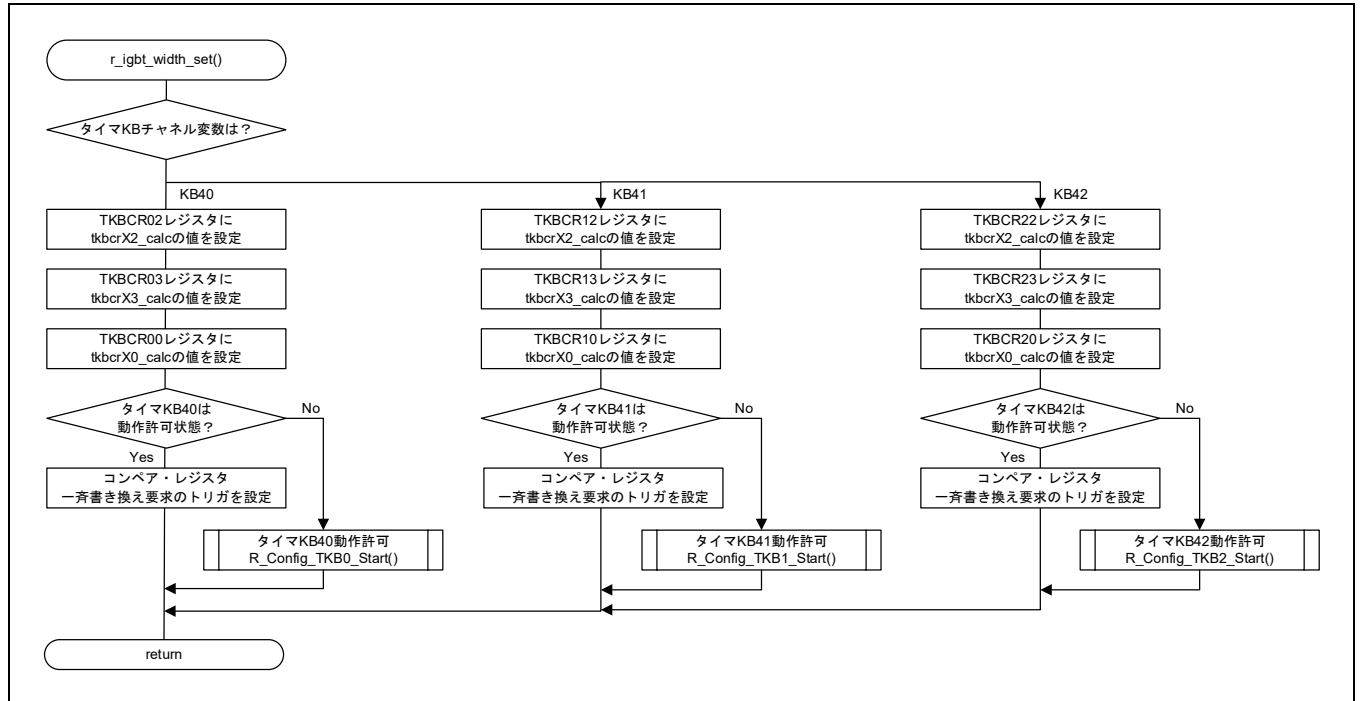


図 4.4 IGBT 出力設定処理

4.6.4 TAU チャンネル 0 割り込み処理

図 4.5に TAU チャンネル 0 割り込み処理のフローチャートを示します。

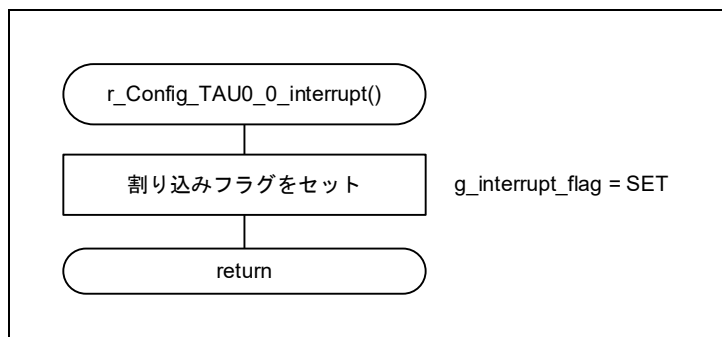


図 4.5 TAU チャンネル 0 割り込み処理

4.6.5 外部割り込み処理

図 4.6に外部割り込み処理のフローチャートを示します。

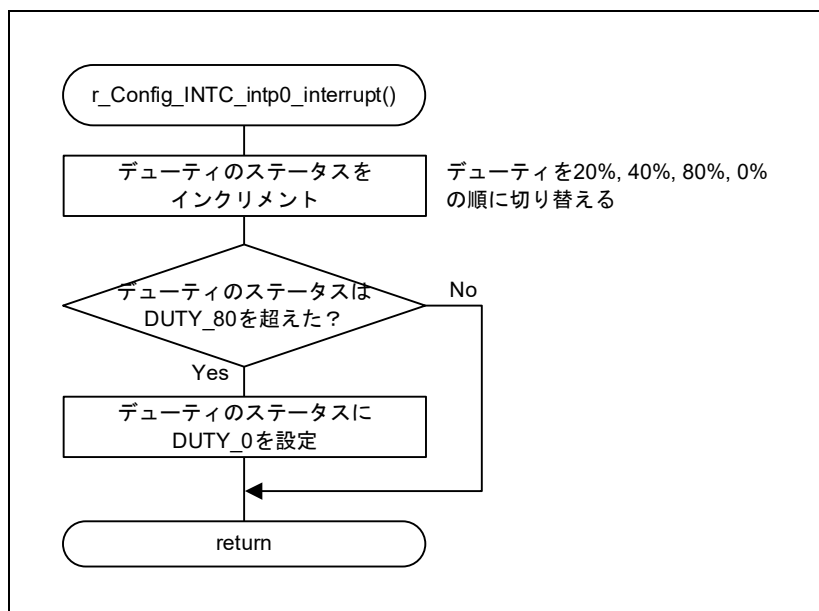


図 4.6 外部割り込み処理

5. サンプル・コード

サンプル・コードは、ルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。

6. 参考ドキュメント

RL78/L23 ユーザーズマニュアル ハードウェア編 (R01UH1082J)

RL78 ファミリ ユーザーズマニュアル ソフトウェア編 (R01US0015J)

(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。)

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2025.8.27	—	初版発行

製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本ドキュメントおよびテクニカルアップデートを参照してください。

1. 静電気対策

CMOS 製品の取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。CMOS 製品は強い静電気によってゲート絶縁破壊を生じることがあります。運搬や保存の際には、当社が出荷梱包に使用している導電性のトレーやマガジンケース、導電性の緩衝材、金属ケースなどを利用し、組み立て工程にはアースを施してください。プラスチック板上に放置したり、端子を触ったりしないでください。また、CMOS 製品を実装したボードについても同様の扱いをしてください。

2. 電源投入時の処置

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. 電源オフ時における入力信号

当該製品の電源がオフ状態のときに、入力信号や入出力プルアップ電源を入れしないでください。入力信号や入出力プルアップ電源からの電流注入により、誤動作を引き起こしたり、異常電流が流れ内部素子を劣化させたりする場合があります。資料中に「電源オフ時における入力信号」についての記載のある製品は、その内容を守ってください。

4. 未使用端子の処理

未使用端子は、「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。

5. クロックについて

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。

6. 入力端子の印加波形

入力ノイズや反射波による波形歪みは誤動作の原因になりますので注意してください。CMOS 製品の入力がノイズなどに起因して、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域にとどまるような場合は、誤動作を引き起こす恐れがあります。入力レベルが固定の場合はもちろん、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域を通過する遷移期間中にチャタリングノイズなどが入らないように使用してください。

7. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

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

8. 製品間の相違について

型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。同じグループのマイコンでも型名が違っていると、フラッシュメモリ、レイアウトパターンの相違などにより、電気的特性の範囲で、特性値、動作マージン、ノイズ耐量、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。型名が違う製品に変更する場合は、個々の製品ごとにシステム評価試験を実施してください。

ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。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、お客様の責任において、お客様の機器・システムを設計ください。これらの使用に起因して生じた損害（お客様または第三者いずれに生じた損害も含みます。以下同じです。）に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 当社製品または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またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
3. 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. 当社製品を組み込んだ製品の輸出入、製造、販売、利用、配布その他の行為を行うにあたり、第三者保有の技術の利用に関するライセンスが必要となる場合、当該ライセンス取得の判断および取得はお客様の責任において行ってください。
5. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、リバースエンジニアリング、その他、不適切に使用しないでください。かかる改造、改変、複製、リバースエンジニアリング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。
6. 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）、交通制御（信号）、大規模通信機器、金融端末基幹システム、各種安全制御装置等

- 当社製品は、データシート等により高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、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（宇宙機器と、海底中継器、原子力制御システム、航空機制御システム、プラント基幹システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、これらの用途に使用することは想定していません。たとえ、当社が想定していない用途に当社製品を使用したことにより損害が生じても、当社は一切その責任を負いません。
7. あらゆる半導体製品は、外部攻撃からの安全性を 100%保証されているわけではありません。当社ハードウェア/ソフトウェア製品にはセキュリティ対策が組み込まれているものもありますが、これによって、当社は、セキュリティ脆弱性または侵害（当社製品または当社製品が使用されているシステムに対する不正アクセス・不正使用を含みますが、これに限りません。）から生じる責任を負うものではありません。当社は、当社製品または当社製品が使用されたあらゆるシステムが、不正な改変、攻撃、ウイルス、干渉、ハッキング、データの破壊または窃盗その他の不正な侵入行為（「脆弱性問題」といいます。）によって影響を受けないことを保証しません。当社は、脆弱性問題に起因したまたはこれに関連して生じた損害について、一切責任を負いません。また、法令において認められる限りにおいて、本資料および当社ハードウェア/ソフトウェア製品について、商品性および特定目的との合致に関する保証ならびに第三者の権利を侵害しないことの保証を含め、明示または黙示のいかなる保証も行いません。
 8. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合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、データシート等において高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、耐放射線設計を行っておりません。仮に当社製品の故障または誤動作が生じた場合であっても、人身事故、火災事故その他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。
 10. 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。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。
 11. 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・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。当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
 12. お客様が当社製品を第三者に転売等される場合には、事前に当該第三者に対して、本ご注意書き記載の諸条件を通知する責任を負うものとしたします。
 13. 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。
 14. 本資料に記載されている内容または当社製品についてご不明な点がございましたら、当社の営業担当者までお問合せください。
- 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が直接的、間接的に支配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。

(Rev.5.0-1 2020.10)

本社所在地

〒135-0061 東京都江東区豊洲 3-2-24（豊洲フォレシア）

www.renesas.com

商標について

ルネサスおよびルネサスロゴはルネサス エレクトロニクス株式会社の商標です。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。

お問合せ窓口

弊社の製品や技術、ドキュメントの最新情報、最寄の営業お問合せ窓口に関する情報などは、弊社ウェブサイトをご覧ください。

www.renesas.com/contact/