

RZ/T2H

シリアルフラッシュメモリへのプログラム書き込みガイド

要旨

本書は、RZ/T2H Evaluation Board で動作するプログラムのビルド方法とシリアルフラッシュメモリに書き込む方法を説明します。

本書は、下記サンプルプログラムの書き込みガイドを示します。

r01an7333XX0100-rzt2h-motor-control.zip

./workspace/RZT2H_INVBLV_SPM_ENCD_FOC_**E2S**_V100 (e² studio)

./workspace/RZT2H_INVBLV_SPM_ENCD_FOC_**EWARM**_V100 (IAR Embedded Workbench for Arm)

動作確認デバイス

RZ/T2H (R9A09G077M44GBG)

目次

1. 概要	2
1.1 ハードウェア構成	2
1.2 ソフトウェア構成	3
2. プログラムのビルドと書き込み方法	4
2.1 e ² studio	4
2.1.1 サンプルプログラムの解凍	4
2.1.2 統合開発環境の起動	4
2.1.3 既存プロジェクトのインポート	4
2.1.4 プロジェクトのビルド	4
2.1.5 ダウンロード(デバッグ)	4
2.2 IAR Embedded Workbench for Arm	5
2.2.1 サンプルプログラムの解凍	5
2.2.2 統合開発環境の起動	5
2.2.3 プロジェクトのビルド	5
2.2.4 ダウンロード	5
3. 動作確認	6
4. 参考ドキュメント	6
改訂記録	7

1. 概要

1.1 ハードウェア構成

ハードウェアの接続構成を図 1-1 に、接続機器の一覧を表 1-1 に示します。

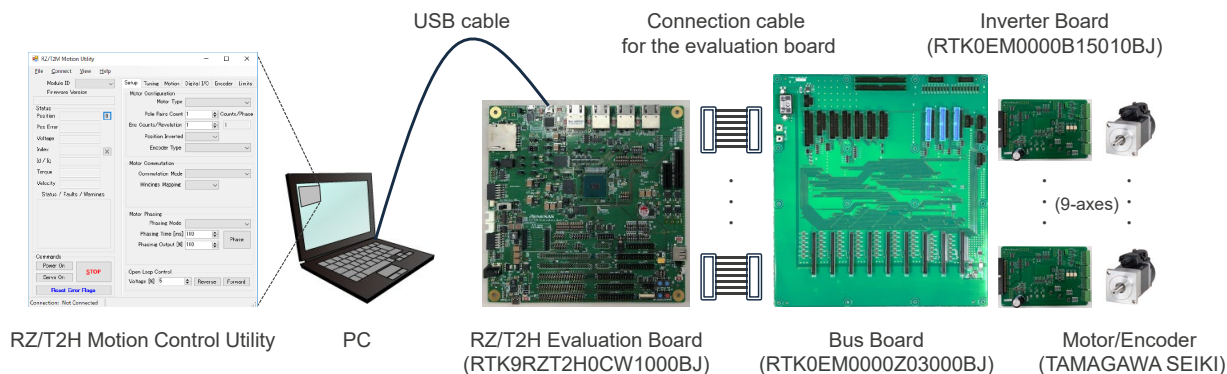


図 1-1 ハードウェア構成(接続構成)

表 1-1 ハードウェア構成(接続機器)

Equipment	Model name
RZ/T2H Evaluation Board	RTK9RZT2H0CW1000BJ
MPU	R9A09G077M44GBG 729-pin FCBGA, RAM 2[MB]
On-board memory	OctaFlash: 64[MB]
Operating frequency	Cortex-R52 CPU0: 1000[MHz] Cortex-R52 CPU1, Cortex-A55 は、未使用
Operating voltage	DC 15[V]/3[A], 24[V]/3[A]
Operating mode	xSPI0 boot mode (x1 boot serial flash)
Bus Board	RTK0EM0000Z03000BJ
Inverter Board	RTK0EM0000B15010BJ
Operating voltage	DC 24[V]
Motor /Encoder (manufactured by TAMAGAWA SEIKI)	TSM3101N2001E020 /TS5669N124 (FA-CODER®)

1.2 ソフトウェア構成

ソフトウェアの開発環境を表 1-2 に、開発支援ツールを表 1-3 に示します。

表 1-2 ソフトウェア構成(開発環境)

Integrated Development Environment (IDE)	e ² studio	IAR Embedded Workbench for Arm
IDE version	2024-10	9.60.2 + patch (EWARM patch for RZ/T2H Rev.1.0)
FSP version	2.2.0	FSP Smart Configurator 2024-10
Toolchain version	GNU Arm Embedded 12.2.1.arm-12-24	-
In Circuit Emulator (ICE)	J-Link OB	IAR I-jet

表 1-3 ソフトウェア構成(開発支援ツール)

Tool name	Tool version
RZ/T2H Motion Control Utility	1.0.0.0

2. プログラムのビルドと書き込み方法

2.1 e² studio

2.1.1 サンプルプログラムの解凍

下記のサンプルプログラムを任意のフォルダに解凍します。

パスには、半角英数字とアンダーバーのみを使用してください。

```
r01an7333XX0100-rzt2h-motor-control.zip
```

```
./workspace/RZT2H_INVBLV_SPM_ENCD_FOC_E2S_V100
```

2.1.2 統合開発環境の起動

Windows の[スタート]メニューから e² studio を起動します。

ワークスペースディレクトリ(./workspace)を指定して、[起動]ボタンをクリックします。

2.1.3 既存プロジェクトのインポート

[ファイル]メニューから[インポート]を選択して、[インポート]ダイアログボックスを開きます。

[一般]から[既存プロジェクトをワークスペースへ]を選択して、[次へ]ボタンをクリックします。

[参照]ボタンからルート・ディレクトリ(プロジェクトのフォルダ)を選択して、[終了]ボタンをクリックします。

2.1.4 プロジェクトのビルド

[プロジェクト]メニューから[すべてビルド]を選択して、プロジェクトをビルドします。

ビルドが成功すると、[コンソール]に"Build Finished"というメッセージが表示されます。

2.1.5 ダウンロード(デバッグ)



ボタンをクリックして、デバッグを開始します。

この操作でプログラムをシリアルフラッシュメモリに書き込みます。

書き込みが完了すると、[コンソール]に"Finished download"というメッセージが表示されます。



ボタンをクリックして、デバッグを終了します。

2.2 IAR Embedded Workbench for Arm

2.2.1 サンプルプログラムの解凍

下記のサンプルプログラムを任意のフォルダに解凍します。

パスには、半角英数字とアンダーバーのみを使用してください。

```
r01an7333XX0100-rzt2h-motor-control.zip
```

```
./workspace/RZT2H_INVBLV_SPM_ENCD_FOC_EWARM_V100
```

2.2.2 統合開発環境の起動

プロジェクトのフォルダにあるワークスペースファイル(*.eww)をダブルクリックして、IAR Embedded Workbench for Arm を起動します。

2.2.3 プロジェクトのビルド

[プロジェクト]メニューから[すべてを再ビルド]を選択して、プロジェクトをビルドします。

ビルドが成功すると、[ビルド]ウィンドウに"ビルドが完了"というメッセージが表示されます。

2.2.4 ダウンロード

[プロジェクト]メニューから[ダウンロード]>[アクティブなアプリケーションのダウンロード]を選択して、プログラムをシリアルフラッシュメモリに書き込みます。

3. 動作確認

RZ/T2H Evaluation Board から ICE を取り外して、スタンドアロンで立ち上げます。

RZ/T2H Motion Control Utility を操作して、モータが回転することを確認してください。

詳細は、「RZ/T2H スタートアップマニュアル(RZ/T2H Motion Control Utility 編) (R01AN7334)」を参照してください。

4. 参考ドキュメント

- ・ RZ/T2H スタートアップマニュアル(RZ/T2H Motion Control Utility 編) (R01AN7334)
- ・ RZ/T2H 永久磁石同期モータのエンコーダ利用ベクトル制御(9 軸)
 - アブソリュートエンコーダ (R01AN7333)
- ・ e² studio 統合開発環境 ユーザーズマニュアル 入門ガイド RZ ファミリ (R20UT4535)

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.0	2024.11.26	-	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えば、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。

○ Arm および Cortex は、Arm Limited（またはその子会社）の EU またはその他の国における登録商標です。 All rights reserved.

○ IAR Embedded Workbench for Arm は、IAR Systems AB が所有権を有する商標または登録商標です。

○ J-Link は、SEGGER Microcontroller GmbH & Co. KG の登録商標もしくは商標です。

○ FA-CODER は、多摩川精機株式会社の登録商標です。

○ その他、本資料中の製品名やサービス名は全てそれぞれの所有者に属する商標または登録商標です。

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まれます。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、変更、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、変更、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）、交通管制（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、これに限られません。）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・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。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いたします。
 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（豊洲フォレストシア）

www.renesas.com

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/

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。