

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

TPU によるフラッシュメモリ書き込み/消去中の外部 WDT クリア

要旨

本例では 16 ビットタイマパルスユニット (TPU) を使用して、フラッシュメモリ書き込み/消去中に外部ウォッチドッグタイマ (WDT) をクリアする例を示します。

通常、マイコン内蔵フラッシュメモリの書き込み/消去中は、ユーザ処理を実行できません。このためマイコンに外部 WDT を接続したシステムでは、マイコンからの WDT クリア信号が停止するためマイコンがリセットされ、書き込み/消去処理が中断してしまいます。そこで本例では、書き込み/消去中に TPU を内部実行させ、通常動作中と同様に WDT クリア信号を出力することによりマイコンのリセットを回避する例を示します。

ユーザプログラム動作中は、ユーザ処理により外部 WDT をクリアしてください。

動作確認デバイス

H8SX/1638F

はじめに

H8SX/1638 グループと同様の I/O レジスタを持つ他の H8SX シリーズでも本プログラムを使用することができます。ただし、一部の機能を機能追加等で変更している場合がありますので、マニュアルで確認してください。このアプリケーションノート使用に際しては十分な評価を行ってください。

目次

1. 仕様	2
2. 適用条件	2
3. 動作説明	3
4. ソフトウェア説明	6
5. 参考ドキュメント	16

1. 仕様

本例では、TPU のアウトプットコンペア機能を用いて、フラッシュメモリ書き込み/消去中に外部 WDT をクリアする例を示します。以下に本例の仕様を説明します。図 1 に本例の接続例を示します。

- (1) 外部 WDT は、ルネサス テクノロジ製 WDT 内蔵 3V 電源系システムリセット IC (M62050) を使用します。本例では M62050 の WDT 機能のみを使用します。WDT の設定時間は 120ms とします。詳細は M62050 のデータシートを参照してください。
- (2) 外部 WDT は、120ms 以内に外部 WDT クリア信号が入力されない場合、リセット信号を出力します。M62050 は、外部 WDT 入力 (WD 端子) に任意の外部 WDT クリア信号が継続入力している間、RST1 端子を High に保持します。外部 WDT クリア信号が停止した場合は、RST1 端子から Low (リセット信号) を出力し、H8SX マイコンをリセットします。
- (3) H8SX マイコンは、TPU_3 アウトプットコンペア機能により、フラッシュメモリ書き込み/消去中に TIOCA3 端子からトグル出力します。TIOCA3 端子出力は、コンペアマッチ (約 10ms) の割り込みごとに、外部 WDT クリア信号として外部 WDT の WD 端子へ入力されます。これらの動作により、マイコンはリセットされずにフラッシュメモリ書き込み/消去処理を継続実行します。
- (4) 本例では、異常処理を故意に発生させ、外部 WDT クリア信号を停止可能です。H8SX マイコンは、IRQ 割り込みにより、TIOCA3 端子から出力される WDT クリア信号を停止させ、これにより外部 WDT はリセット信号を出力します。リセット信号が H8SX マイコンの RES 端子に入力されると、H8SX マイコンはリセットされます。

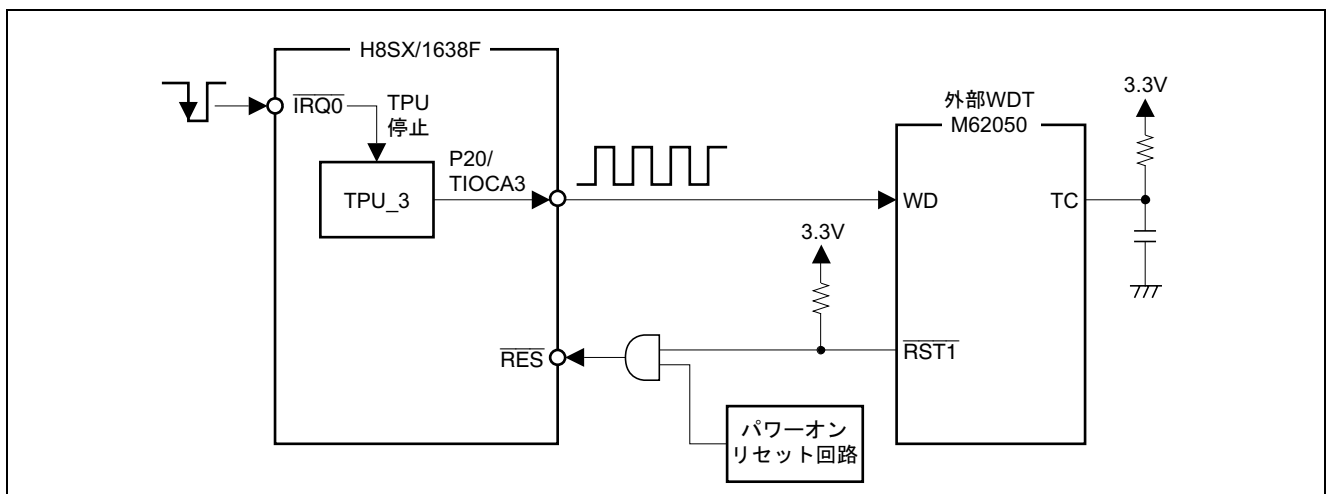


図 1 TPU を使用した外部 WDT 接続

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 ϕ) : 24MHz (入力クロックの 2 逓倍)
	周辺モジュールクロック (P ϕ) : 24MHz (入力クロックの 2 逓倍)
	外部バスクロック (B ϕ) : 24MHz (入力クロックの 2 逓倍)
動作モード	モード 7 (シングルチップモード) モード端子設定: MD2 = 1, MD1 = 1, MD0 = 1

3. 動作説明

3.1 動作タイミング

図 2 に TPU による外部 WDT クリアの動作タイミング例を示します。表 2, 表 3 は, 図 2 (1) ~ (4) の詳細を説明しています。図 2 と表 2, 表 3 をあわせて参照してください。

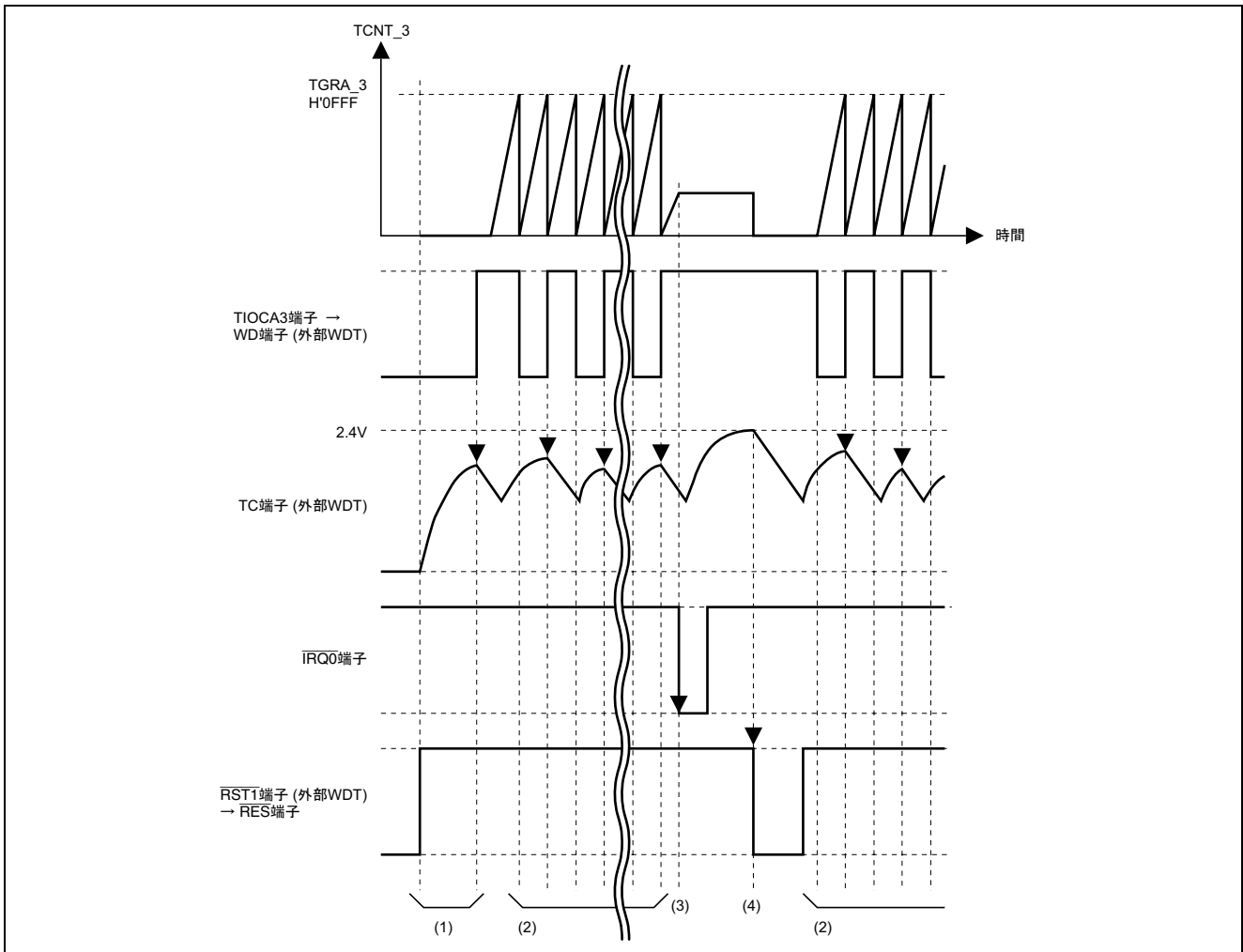


図 2 動作タイミング

表 2 正常時の処理内容

	ハードウェア処理	ソフトウェア処理
(1)	パワーオンリセット	初期設定 (a) 初期値として TIOCA3 端子は 1 出力。 (b) その他の設定については、「4. ソフトウェア説明」参照。
(2)	TGRA_3 コンペアマッチ発生 (a) TIOCA3 端子は、トグル出力により 0 または 1 出力。 (外部 WDT の WD 端子へ 0 または 1 入力) M62050 は TC 端子の電位が 2.4V に達する前に外部 WDT の WD 端子へ 1 入力 (外部 WDT クリア信号入力) すると、RST1 端子の 1 出力が保持される。 (b) TCNT_3 クリア 本処理は、正常動作時に繰り返される。	処理なし

表 3 異常時の処理内容

	ハードウェア処理	ソフトウェア処理
(3)	IRQ0 割り込み (a) 立ち下がリエッジにより、ISR の IRQ0F が 1 にセット (b) IRQ0 割り込み例外処理の実行により、ISR の IRQ0F が 0 にクリア	IRQ0 割り込み例外処理 (a) TCNT_3 カウント動作停止 (b) 200ms 以上ダミーウェイト
(4)	内部リセット (a) H8SX/1638F の RES 端子へ 0 入力 (外部 WDT の RST1 端子から 0 出力) (b) H8SX/1638F リセット	初期設定 (a) 初期値として TIOCA3 端子は 1 出力。 (b) その他の設定については、「4. ソフトウェア説明」参照。

【記号説明】

TGRA_3 : タイマジェネラルレジスタ A_3
 TCNT_3 : タイマカウンタ_3
 ISR : IRQ ステータスレジスタ

3.2 外部 WDT クリア間隔算出式

TPU_3 は ,TGRA_3 コンペアマッチごとに ,TIOCA3 端子を反転します。TPU_3 のコンペアマッチ時間は , TGRA_3 = H'0FFF, Pφ = 24MHz, TCNT_3 カウンタクロック = Pφ/64 のとき , 以下のようになります。

$$\begin{aligned} \text{TPU_3のコンペアマッチ時間} &= \frac{\text{TGRA_3} + 1}{(\text{P}\phi/64)} = \frac{\text{H}'0\text{FFF} + 1}{24\text{MHz}/64} \\ &\approx 10.92\text{ms} \end{aligned}$$

したがって , Low 出力による外部 WDT クリア間隔は , TIOCA3 端子出力が反転処理するため , 以下のようになります。

$$\text{外部 WDT クリア間隔} = \text{コンペアマッチ時間} \times 2 = 10.92 \times 2 \approx 21.84\text{ms}$$

外部 WDT クリア信号は外部 WDT 設定時間 (120ms) よりも短い間隔で出力されるため , H8SX マイコンはフラッシュメモリ書き込み消去中においても , 外部 WDT によりリセットされずに動作を継続することができます。

4. ソフトウェア説明

4.1 動作環境

表 4 動作環境

項目	内容
開発ツール	High-performance Embedded Workshop Ver4.03.00
C/C++コンパイラ	ルネサス テクノロジ製 H8S,H8/300 SERIES C/C++ Compiler Ver6.02.00
	オプション設定: -cpu = h8sxa:24:md, -code = machinecode, -optimize = 1, -regparam = 3 -speed = (register,shift,struct,expression)
最適化リンケージ エディタ	ルネサス テクノロジ製 Optimizing Linkage Editor Ver.9.03.00
	オプション設定: なし

表 5 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

表 6 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	init
IRQ0	64	H'000100	irq0_int

4.2 関数一覧

本例の使用関数を表 7 に示します。本例の階層構造を図 3 に示します。

表 7 関数一覧

関数名	機能
init	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 関数のコールを実施します。
main	メインルーチン TPU_3 をアウットコンペア機能とし, TIOCA3 端子から外部 WDT へ外部 WDT クリア信号を出力する設定にします。また IRQ0 割り込みを許可します。
irq0_int	IRQ0 割り込み例外処理 TIOCA3 端子の信号出力を停止し, 外部 WDT からリセット信号を出力させます。

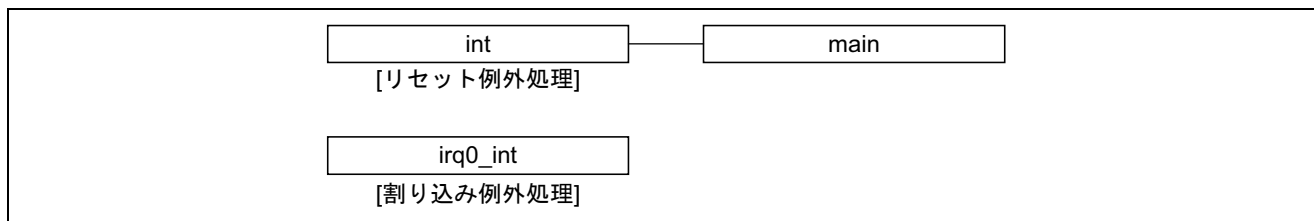


図 3 階層構造

4.3 関数説明

4.3.1 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 関数のコールを実施します。

(2) 引数

なし

(3) 戻り値

なし

(4) 使用内部レジスタ説明

本例で使用する内部レジスタを以下に示します。なお，設定値は本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。

● モードコントロールレジスタ (MDCR)

ビット数:16 アドレス:H'FFFDC0

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
15	MDS7	—*	R	モード端子 (MD3) により設定された値を示します。MDCR をリードすると MD3 端子の入力レベルがラッチされます。このラッチはリセットで解除されます。
11	MDS3	—*	R	モードセレクト 3~0 モード端子 (MD2~MD0) により設定された動作モードに対応した値を示します (表 8 参照)。MDCR をリードすると，MD2~MD0 端子の入力レベルがこれらのビットにラッチされます。このラッチはリセットで解除されます。
10	MDS2	—*	R	
9	MDS1	—*	R	
8	MDS0	—*	R	

【注】 *MD3~MD0 端子の設定により決定されます。

表 8 MDS3~MDS0 ビットの値

MCU 動作モード	モード端子			MDCR			
	MD2	MD1	MD0	MDS3	MDS2	MDS1	MDS0
1	0	0	1	1	1	0	1
2	0	1	0	1	1	0	0
3	0	1	1	0	1	0	0
4	1	0	0	0	0	1	0
5	1	0	1	0	0	0	1
6	1	1	0	0	1	0	1
7	1	1	1	0	1	0	0

● システムクロックコントロールレジスタ (SCKCR) ビット数:16 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 (I ϕ) 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。 001: 入力クロック $\times 2$
9	ICK1	0	R/W	
8	ICK0	1	R/W	
6	PCK2	0	R/W	周辺モジュールクロック (P ϕ) 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 $\times 2$
5	PCK1	0	R/W	
4	PCK0	1	R/W	
2	BCK2	0	R/W	外部バスクロック (B ϕ) セレクト 外部バスクロックの周波数を選択します。 001: 入力クロック $\times 2$
1	BCK1	0	R/W	
0	BCK0	1	R/W	

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

● モジュールストップコントロールレジスタ A (MSTPCRA) ビット数: 16 アドレス: H'FFFDC8

ビット	ビット名	設定値	R/W	対象モジュール
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状態に設定された上で、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)
1	MSTPA1	1	R/W	16 ビットタイマパルスユニット (TPU チャンネル 11~6)
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)

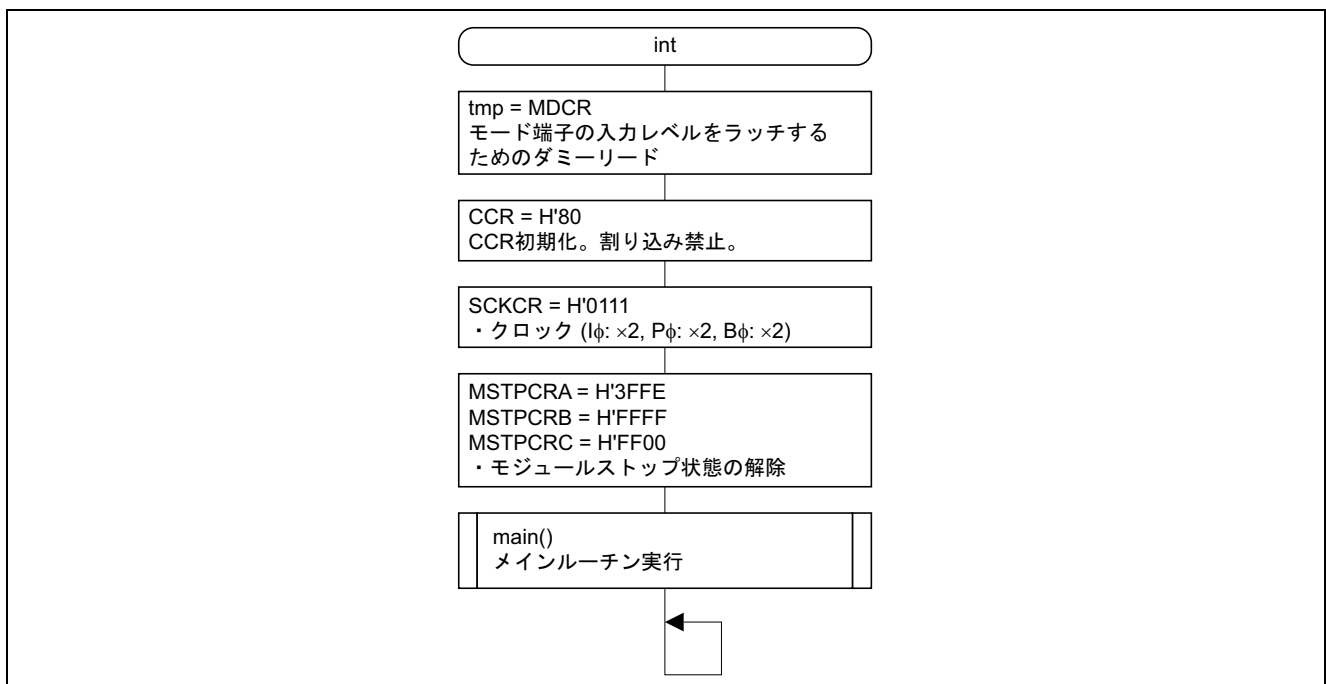
● モジュールストップコントロールレジスタ B (MSTPCRB) ビット数: 16 アドレス: H'FFFDCA

ビット	ビット名	設定値	R/W	対象モジュール
15	MSTPB15	1	R/W	プログラマブルパルスジェネレータ (PPG_0: PO15~PO0)
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)
11	MSTPB11	1	R/W	シリアルコミュニケーションインタフェース_3 (SCI_3)
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 ² C バスインタフェース 2_1 (IIC2_1)
6	MSTPB6	1	R/W	I ² C バスインタフェース 2_0 (IIC1_0)
5	MSTPB5	1	R/W	ユーザブレイクコントローラ (UBC)

- モジュールストップコントロールレジスタ C (MSTPCRC) ビット数: 16 アドレス: H'FFFDCC

ビット	ビット名	設定値	R/W	対象モジュール
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)
10	MSTPC10	1	R/W	CRC 演算器
9	MSTPC9	1	R/W	A/D コンバータ (ユニット 1)
8	MSTPC8	1	R/W	プログラマブルパルスジェネレータ (PPG_1: PO31 ~ PO16)
7	MSTPC7	0	R/W	内蔵 RAM_6 (H'FEE000 ~ H'FEFFFF)
6	MSTPC6	0	R/W	MSTPC7 と MSTPC6 は常に同じ値を設定してください。
5	MSTPC5	0	R/W	内蔵 RAM_5, 4 (H'FF0000 ~ H'FF3FFF)
4	MSTPC4	0	R/W	MSTPC5 と MSTPC4 は常に同じ値を設定してください。
3	MSTPC3	0	R/W	内蔵 RAM_3, 2 (H'FF4000 ~ H'FF7FFF)
2	MSTPC2	0	R/W	MSTPC3 と MSTPC2 は常に同じ値を設定してください。
1	MSTPC1	0	R/W	内蔵 RAM_1, 0 (H'FF8000 ~ H'FFBFFF)
0	MSTPC0	0	R/W	MSTPC1 と MSTPC0 は常に同じ値を設定してください。

(5) フローチャート



4.3.2 main 関数

(1) 機能概要

メインルーチン。TPU_3 をアウトプットコンペア機能とし、TIOCA3 端子から外部 WDT へ外部 WDT クリア信号を出力する設定にします。また IRQ0 割り込みを許可します。

(2) 引数

なし

(3) 戻り値

なし

(4) 使用内部レジスタ説明

本例で使用する内部レジスタを以下に示します。なお、設定値は本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 3 データディレクションレジスタ (P3DDR) ビット数: 8 アドレス: H'FFFB82

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
0	P30DDR	1	R/W	0: P30 端子を入力端子に設定 1: P30 端子を出力端子に設定

- ポート 5 入力バッファコントロールレジスタ (P5ICR) ビット数: 8 アドレス: H'FFFB94

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
0	P50ICR	1	R/W	0: P50 (IRQ0-B) 端子の入力バッファは無効 1: P50 (IRQ0-B) 端子の入力バッファは有効

- ポートファンクションコントロールレジスタ C (PFCRC) ビット数: 8 アドレス: H'FFFBCC

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
0	ITS0	1	R/W	IRQ0 端子セレクト 0: P10 を IRQ0-A 入力端子として設定 1: P50 を IRQ0-B 入力端子として設定

- IRQ センスコントロールレジスタ L (ISCRL) ビット数: 16 アドレス: H'FFFD6A

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
1	IRQ0SR	0	R/W	IRQ0 センスコントロール立ち上がり IRQ0 センスコントロール立ち下がり 01: IRQ0 入力の立ち下がりエッジで割り込み要求を発生
0	IRQ0SF	1	R/W	

- IRQ イネーブルレジスタ (IER) ビット数: 16 アドレス: H'FFFF34

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
0	IRQ0E	1	R/W	IRQ0 イネーブル 0: IRQ0 割り込み要求禁止 1: IRQ0 割り込み要求許可

● IRQ ステータスレジスタ (ISR) ビット数: 16 アドレス: H'FFFF36

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
0	IRQ0F	0	R/(W)*	[セット条件] ● ISCR で選択した割り込み要因が発生したとき [クリア条件] ● 1 の状態をリードした後, 0 をライトしたとき ● Low レベル検出設定の状態, かつ IRQn 入力が High レベルの状態 で割り込み例外処理を実行したとき (n = 11 ~ 0) ● 立ち下がりエッジ, 立ち上がりエッジ, 両エッジ検出設定時の 状態で IRQn 割り込み例外処理を実行したとき ● IRQn 割り込みにより DTC が起動され, DTC の MRB の DISEL が 0 のとき

【注】 *フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。

● ポート 3 データレジスタ (P3DR) ビット数: 8 アドレス: H'FFFF52

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
0	P30DR	0/1	R/W	0: P30 端子は Low レベル 1: P30 端子は High レベル

● タイマスタートレジスタ (TSTR) ビット数: 8 アドレス: H'FFFFBC

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	0	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_3 (TCR_3) ビット数: 8 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_3 のカウンタクリア要因を選択します。 001: TGRA_3 のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT_3 ク リア
6	CCLR1	0	R/W	
5	CCLR0	1	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: 立ち下がりエッジでカウント
3	CKEG0	0	R/W	
2	TPSC2	0	R/W	タイマプリスケラ 2, 1, 0 TCNT_3 のカウンタクロックを選択します。 011: 内部クロック Pφ/64 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_3 (TMDR_3) ビット数: 8 アドレス: H'FFFFF1

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。 0000: 通常動作
2	MD2	0	R/W	
1	MD1	0	R/W	
0	MD0	0	R/W	

- タイマ I/O コントロールレジスタ H_3 (TIORH_3) ビット数: 8 アドレス: H'FFFFFF2

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
3	IOA3	0	R/W	I/O コントロール A3 ~ A0 TGRA_3 の機能を設定します。 0111: TGRA_3 はアウトプットコンペアレジスタとして機能。 TIOCA3 端子の初期出力は 1 出力, コンペアマッチでトグル出力される。
2	IOA2	1	R/W	
1	IOA1	1	R/W	
0	IOA0	1	R/W	

- タイマインタラプトイネーブルレジスタ_3 (TIER_3) ビット数: 8 アドレス: H'FFFFFF4

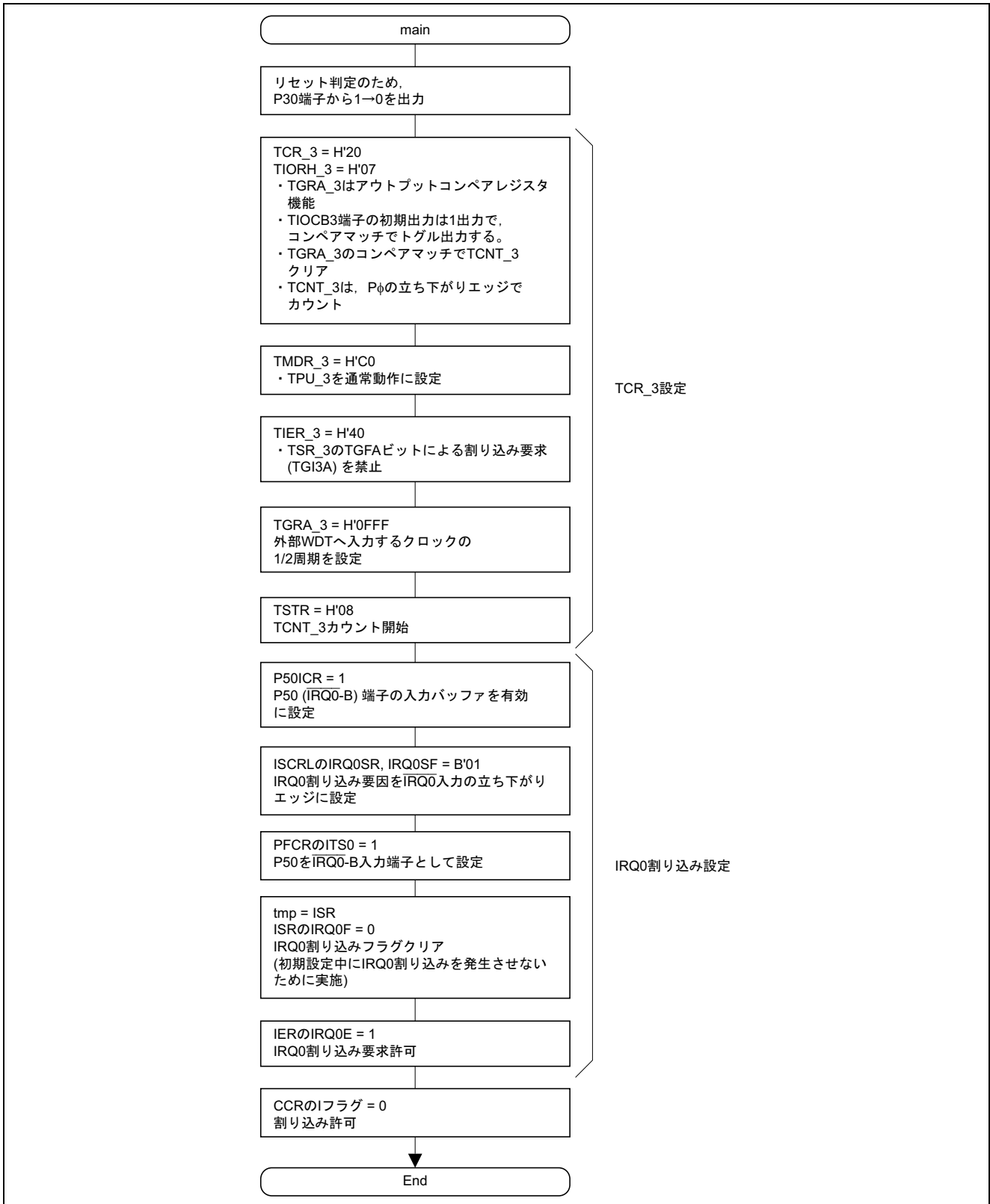
ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
0	TGIEA	0	R/W	TGR インタラプトイネーブル A TSR の TGFA ビットが 1 にセットされたとき, TGFA ビットによる割り込み要求 (TGIA) を許可または禁止します。 0: TGFA ビットによる割り込み要求 (TGIA) を禁止 1: TGFA ビットによる割り込み要求 (TGIA) を許可

- タイマジェネラルレジスタ A_3 (TGRA_3) ビット数: 16 アドレス: H'FFFFFF8

機能: TGRA_3 は, 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'0FFF

(5) フローチャート



4.3.3 irq0_int 関数

(1) 機能概要

IRQ0 割り込み例外処理。TIOCA3 端子の信号出力を停止し、外部 WDT からリセット信号を出力させます。

(2) 引数

なし

(3) 戻り値

なし

(4) 使用内部レジスタ説明

本例で使用する内部レジスタを以下に示します。なお、設定値は本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。

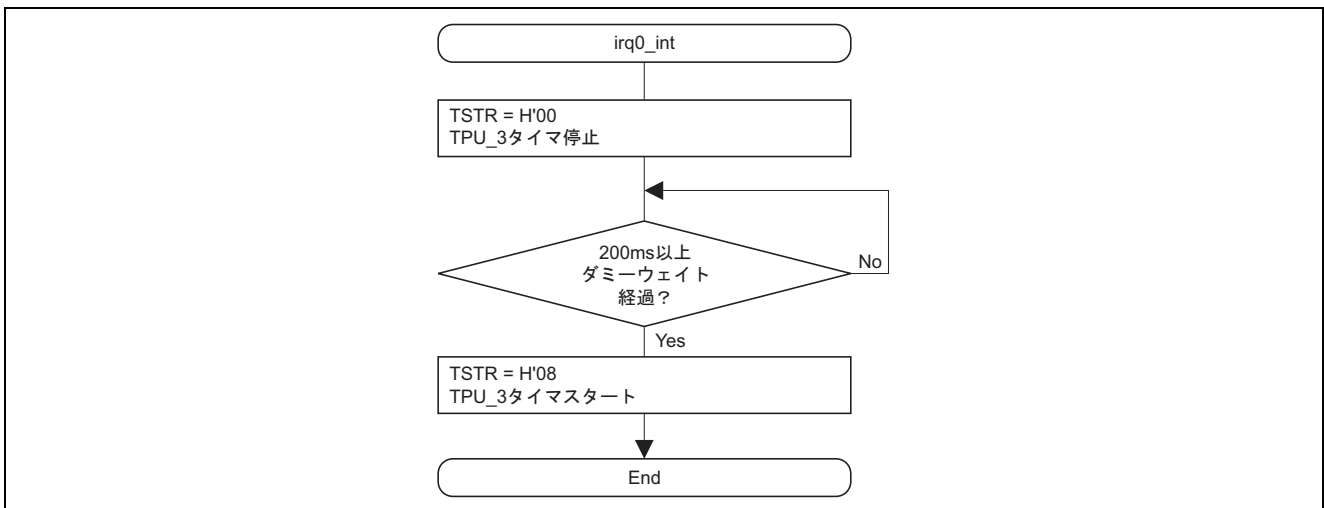
● タイマスタートレジスタ (TSTR)

ビット数: 8

アドレス: H'FFFFBC

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
4	CST4	0	R/W	TCNT の動作/停止を選択します。
3	CST3	0/1	R/W	0: TCNT_5 ~ TCNT_0 のカウント動作は停止
2	CST2	0	R/W	1: TCNT_5 ~ TCNT_0 はカウント動作
1	CST1	0	R/W	
0	CST0	0	R/W	

(5) フローチャート



5. 参考ドキュメント

- ハードウェアマニュアル
H8SX/1638 グループハードウェアマニュアル
(最新版をルネサス テクノロジホームページから入手してください。)
- テクニカルニュース/テクニカルアップデート
(最新の情報をルネサス テクノロジホームページから入手してください。)
- データシート
M62050P/FP データシート
(最新版をルネサス テクノロジ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 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

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2008.03.07	—	初版発行

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。

本資料ご利用に際しての留意事項

1. 本資料は、お客様に用途に応じた適切な弊社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弊社または第三者の知的財産権その他の権利の実施、使用を許諾または保証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など全ての情報の使用に起因する損害、第三者の知的財産権その他の権利に対する侵害に関し、弊社は責任を負いません。
3. 本資料に記載の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、あるいはその他軍用途の目的で使用しないでください。また、輸出に際しては、「外国為替および外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、それらの定めるところにより必要な手続を行ってください。
4. 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などの全ての情報は本資料発行時点のものであり、弊社は本資料に記載した製品または仕様等を予告なしに変更することがあります。弊社の半導体製品のご購入およびご使用に当たりましては、事前に弊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、弊社ホームページ (<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。
5. 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のですが、万一本資料の記述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、弊社はその責任を負いません。
6. 本資料に記載の製品データ、図、表などに示す技術的な内容、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例などの情報を流用する場合は、流用する情報を単独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。弊社は、適用可否に対する責任を負いません。
7. 本資料に記載された製品は、各種安全装置や運輸・交通用、医療用、燃焼制御用、航空宇宙用、原子力、海底中継用の機器・システムなど、その故障や誤動作が直接人命を脅かしあるいは人体に危害を及ぼすおそれのあるような機器・システムや特に高度な品質・信頼性が要求される機器・システムでの使用を意図して設計、製造されたものではありません（弊社が自動車用と指定する製品を自動車に使用する場合を除きます）。これらの用途に利用されることをご検討の際には、必ず事前に弊社営業窓口へご照会ください。なお、上記用途に使用されたことにより発生した損害等について弊社はその責任を負いかねますのでご了承ください。
8. 第7項にかかわらず、本資料に記載された製品は、下記の用途には使用しないでください。これらの用途に使用されたことにより発生した損害等につきましては、弊社は一切の責任を負いません。
 - 1) 生命維持装置。
 - 2) 人体に埋め込み使用するもの。
 - 3) 治療行為（患部切り出し、薬剤投与等）を行うもの。
 - 4) その他、直接人命に影響を与えるもの。
9. 本資料に記載された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、実装条件およびその他諸条件につきましては、弊社保証範囲内でご使用ください。弊社保証値を越えて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、弊社はその責任を負いません。
10. 弊社は製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、特に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。弊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、誤動作防止設計などの安全設計（含むハードウェアおよびソフトウェア）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。
11. 本資料に記載の製品は、これを搭載した製品から剥がれた場合、幼児が口に入れて誤飲する等の事故の危険性があります。お客様の製品への実装後に容易に本製品が剥がれることがなくよう、お客様の責任において十分な安全設計をお願いします。お客様の製品から剥がれた場合の事故につきましては、弊社はその責任を負いません。
12. 本資料の全部または一部を弊社の文書による事前の承諾なしに転載または複製することを固くお断りいたします。
13. 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弊社営業窓口までご照会ください。

D039444