

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い申し上げます。

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

16 ビットタイマカスケード接続による長周期パルス出力

要旨

16 ビットタイマパルスユニット (チャンネル 4, チャンネル 5) をカスケード接続し, 32 ビットカウンタとして動作させ, 長周期パルスを出力します。

動作確認デバイス

H8SX/1653 グループ, H8SX/1638 グループ

はじめに

当アプリケーションノートのドキュメントは, H8SX/1653 グループのハードウェアマニュアルに従って記載されておりますが, プログラムは上記の動作確認デバイスで使用することができます。

ただし, 一部機能を機能追加等で変更している場合がありますので, ハードウェアマニュアルを確認し十分に評価を行った上でご使用ください。

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	8
5. ソフトウェア説明	10
6. 参考ドキュメント	16

1. 仕様

図 1 に、長周期パルス出力例を示します。長周期パルスは、PWM モード 1 機能とカスケード接続機能を使用して出力します。

カスケード接続機能は、チャンネル 4 とチャンネル 5 をカスケード接続し、チャンネル 5 のオーバフローでチャンネル 4 をカウントアップして 32 ビットのカウンタとして動作します。パルス出力は、チャンネル 4 を PWM モード 1 に設定し、2 つのコンペアマッチで 0 出力/1 出力を制御します。

出力パルスは、パルス周期 2.8s、パルス Low 幅 0.7s です。

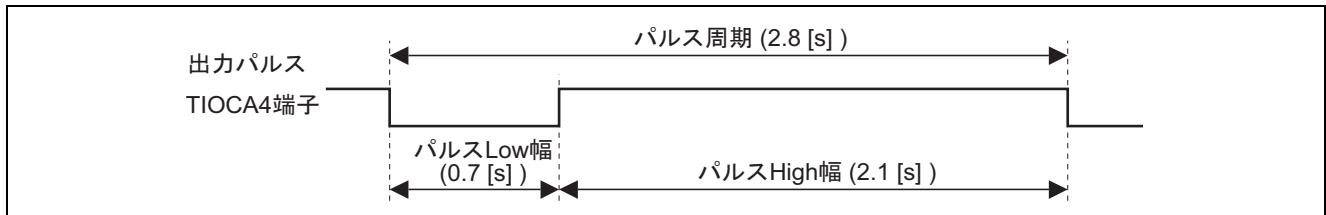


図 1 長周期パルス出力例

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 (Iφ): 48MHz (入力クロックの 4 逓倍) 周辺モジュールクロック (Pφ): 24MHz (入力クロックの 2 逓倍) 外部バスクロック (Bφ): 48MHz (入力クロックの 4 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, MD_CLK = 0
開発ツール	High-performance Embedded Workshop Ver4.04.01
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)
最適化リンカージェネディタ	ルネサス テクノロジ製 Optimizing Linkage Editor Ver.9.03.00 オプション設定 -start=P/01000

3. 使用機能説明

3.1 16 ビットタイマパルスユニット (TPU)

図 2 に 16 ビットタイマパルスユニット (TPU) のブロック図を示します。

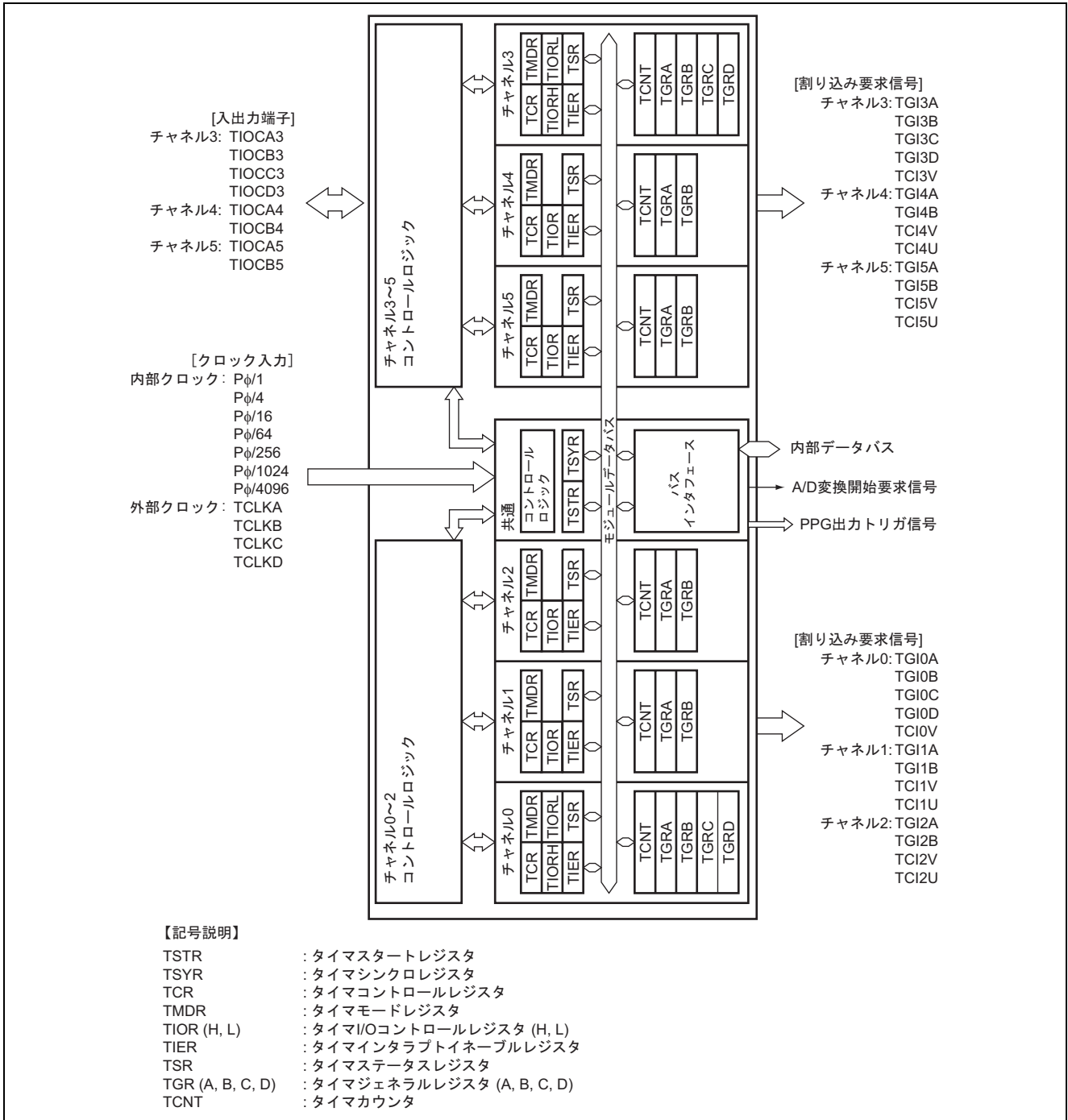


図 2 16 ビットタイマパルスユニット (TPU)

3.2 カスケード接続動作

カスケード接続動作は、2チャンネルの16ビットカウンタを接続して32ビットカウンタとして動作させる機能です。

この機能は、チャンネル1(チャンネル4)のカウンタクロックをTCRのTPSC2~TPSC0ビットでTCNT_2(TCNT_5)のオーバフロー/アンダフローでカウントに設定することにより動作します。

アンダフローが発生するのは、下位16ビットのTCNTが位相計数モードのときのみです。

表2にカスケード接続の組み合わせを示します。

【注】 チャンネル1,4を位相計数モードに設定した場合は、カウンタクロックの設定は無効となり、独立して位相計数モードで動作します。

表2 カスケード接続組み合わせ

組み合わせ	上位16ビット	下位16ビット
チャンネル1とチャンネル2	TCNT_1	TCNT_2
チャンネル4とチャンネル5	TCNT_4	TCNT_5

3.2.1 カスケード接続動作の設定手順

カスケード接続動作の設定手順例を図3に示します。

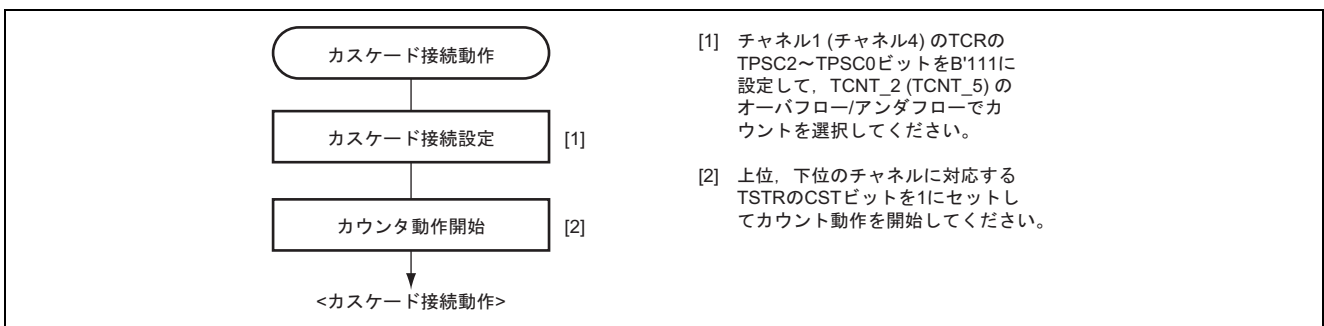


図3 カスケード接続動作の設定手順例

3.3 PWM モード

PWM モードは出力端子よりそれぞれ PWM 波形を出力するモードです。各 TGR のコンペアマッチによる出力レベルは 0 出力/1 出力/トグル出力の中から選択可能です。

各 TGR の設定により、デューティ 0~100% の PWM 波形が出力できます。

TGR のコンペアマッチをカウンタクリア要因とすることにより、そのレジスタに周期を設定することができます。全チャンネル独立に PWM モードに設定できます。同期動作も可能です。

PWM モードは次に示す 2 種類あります。

(a) PWM モード 1

TGRA と TGRB, TGRC と TGRD をペアで使用して、TIOCA, TIOCC 端子から PWM 出力を生成します。TIOCA, TIOCC 端子からコンペアマッチ A, C によって TIOR の IOA3~IOA0, IOC3~IOC0 ビットで指定した出力を、また、コンペアマッチ B, D によって TIOR の IOB3~IOB0, IOD3~IOD0 ビットで指定した出力を行います。初期出力値は TGRA, TGRC に設定した値になります。ペアで使用する TGR の設定値が同一の場合、コンペアマッチが発生しても出力値は変化しません。

PWM モード 1 では、最大 4 相の PWM 出力が可能です。

(b) PWM モード 2

TGR の 1 本を周期レジスタ、他の TGR をデューティレジスタに使用して PWM 出力を生成します。コンペアマッチによって、TIOR で指定した出力を行います。また、同期レジスタのコンペアマッチによるカウンタのクリアで各端子の出力値は TIOR で設定した初期値が出力されます。周期レジスタとデューティレジスタの設定値が同一の場合、コンペアマッチが発生しても出力値は変化しません。

PWM モード 2 では、同期動作と併用することにより最大 7 相の PWM 出力が可能です。

PWM 出力端子とレジスタの対応を表 3 に示します。

表 3 各 PWM 出力のレジスタと出力端子

チャンネル	レジスタ	出力端子	
		PWM モード 1	PWM モード 2
0	TGRA_0	—	—
	TGRB_0		
	TGRC_0		
	TGRD_0		
1	TGRA_1	—	—
	TGRB_1		
2	TGRA_2	—	—
	TGRB_2		
3	TGRA_3	TIOCA3	TIOCA3
	TGRB_3		TIOCB3
	TGRC_3	TIOCC3	TIOCC3
	TGRD_3		TIOCD3
4	TGRA_4	TIOCA4	TIOCA4
	TGRB_4		TIOCB4
5	TGRA_5	TIOCA5	TIOCA5
	TGRB_5		TIOCB5

【注】 PWM モード 2 のとき、周期を設定した TGR の PWM 出力はできません。

3.3.1 PWM モードの設定手順例

PWM モードの設定手順例を図 4 に示します。

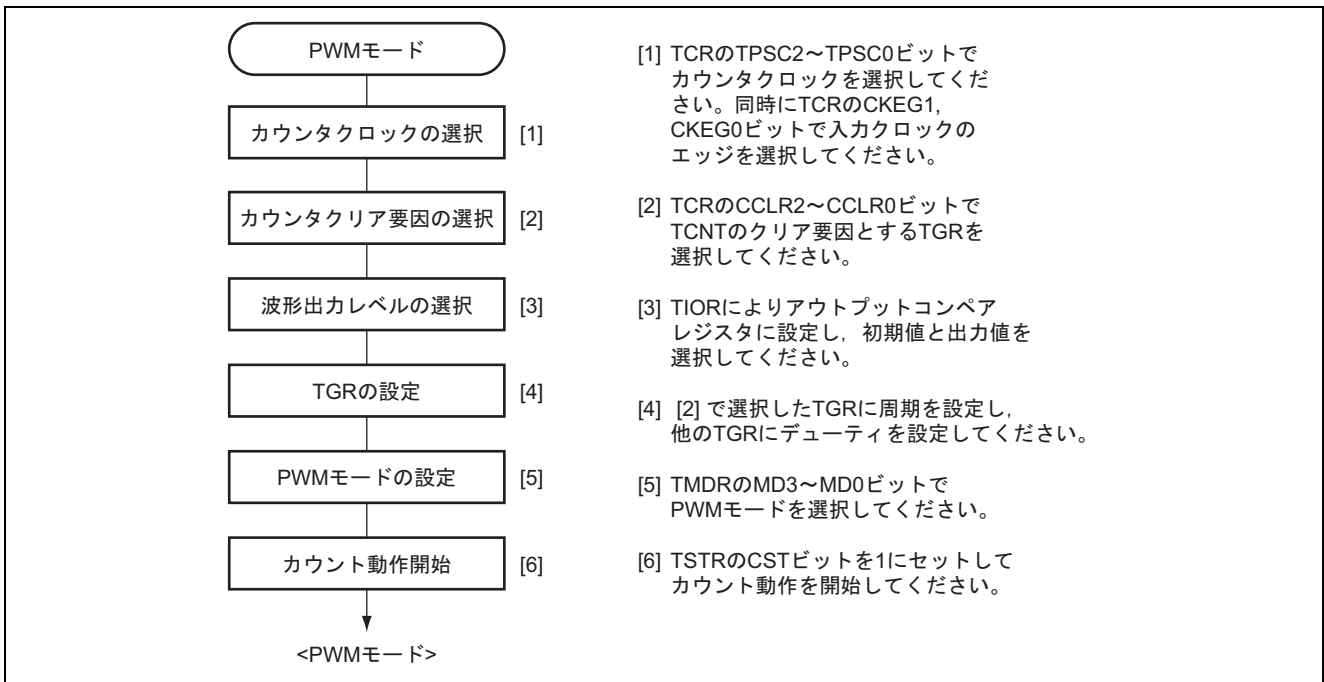


図 4 PWM モードの設定手順例

3.3.2 PWM モードの動作例

PWM モード 1 の動作例を図 5 に示します。

この図は、TCNT のクリア要因を TGRA のコンペアマッチとし、TGRA の初期出力値と出力値を 0、TGRB の出力値を 1 に設定した場合の例です。

この場合、TGRA に設定した値が周期となり、TGRB に設定した値がデューティになります。

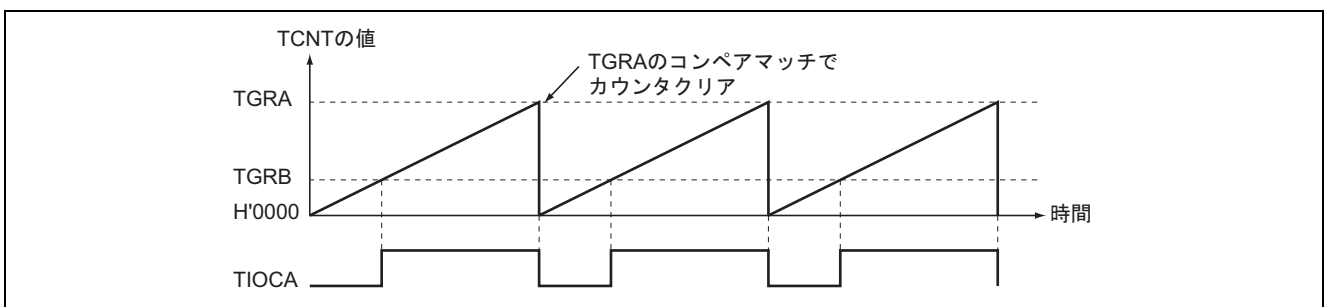


図 5 PWM モードの動作例 (1)

PWM モード 2 の動作例を図 6 に示します。

この図は、チャンネル 3 と 4 を同期動作させ、TCNT のクリア要因を TGRB_4 のコンペアマッチとし、他の TGR (TGRA_3 ~ TGRD_3, TGRA_4) の初期出力値を 0、出力値を 1 に設定して 5 相の PWM 波形を出力させた場合の例です。

この場合、TGRB_4 に設定した値が周期となり、他の TGR に設定した値がデューティになります。

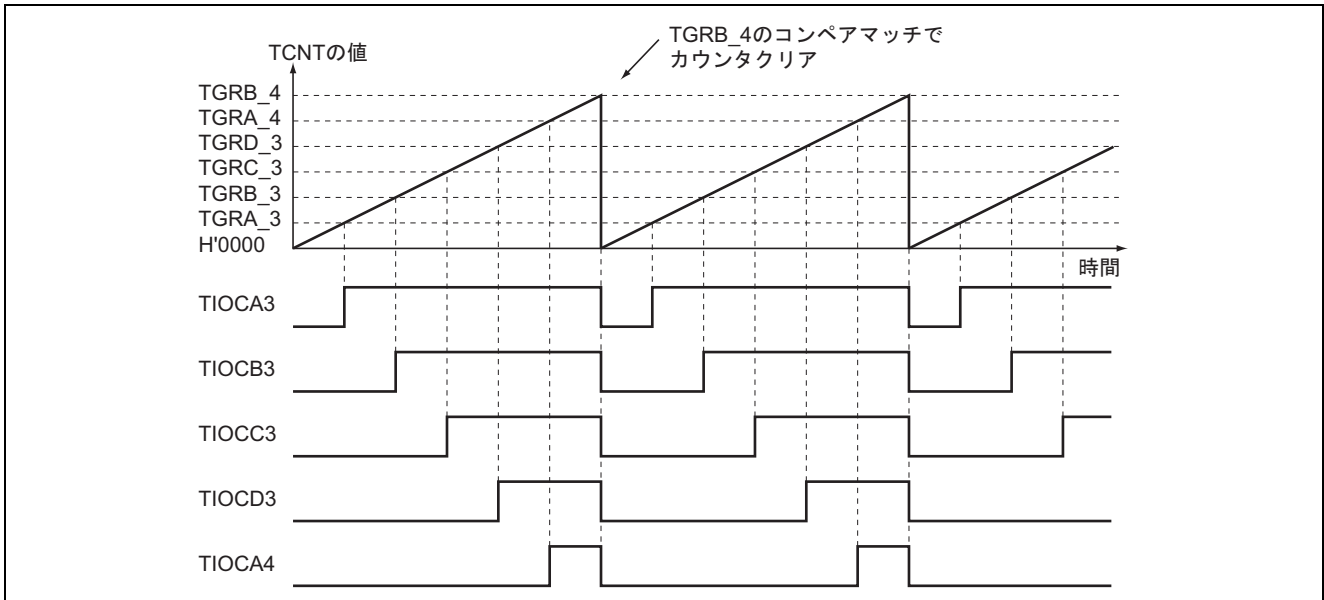


図 6 PWM モードの動作例 (2)

4. 動作説明

4.1 長周期パルス出力の動作説明

長周期パルスはチャンネル4とチャンネル5をカスケード接続し、チャンネル4をPWMモード1に設定して出力します。カスケード接続した場合 TCNT_4 は、TCNT_5 のオーバーフローによりカウントアップします。

TIOCA4 端子の出力は、TGRA_4 のコンペアマッチで1に変化し、TGRB_4 のコンペアマッチで0に変化します。また TCNT_4 は、TGRB_4 のコンペアマッチ時に H'0000 にクリアします。

図7に長周期パルス出力のタイミングチャートを示します。

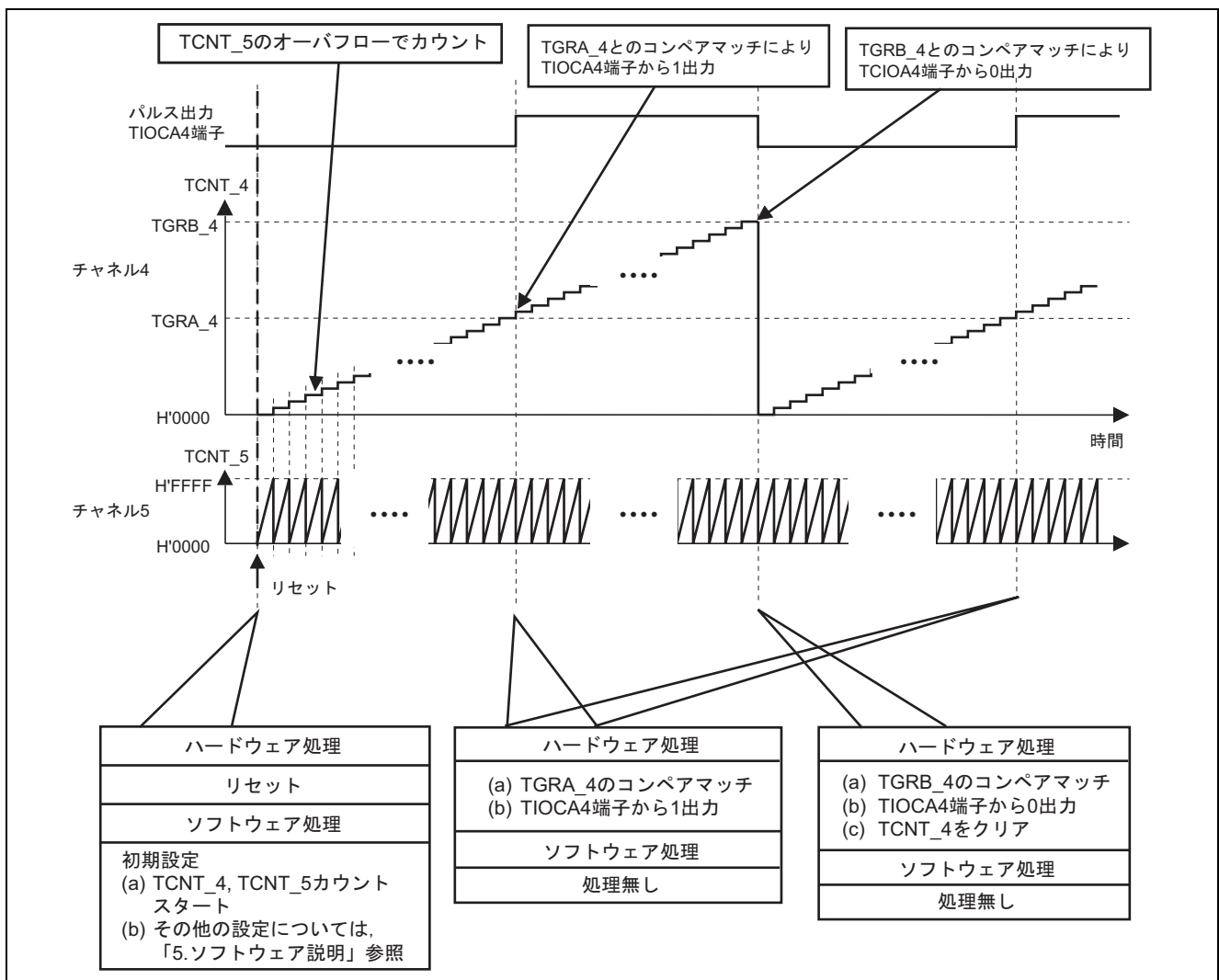


図7 長周期パルス出力のタイミングチャート

4.2 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。

$P\phi = 24\text{MHz}$, $TGRB_4 = \text{H}'03\text{FF}$ のとき

$$\begin{aligned} \text{パルス周期} &= \frac{(TGRB_4 + 1) \times \text{TCNT_5オーバーフローカウンタ数}}{P\phi} \\ &= \frac{(\text{H}'3\text{FF} + 1) \times \text{H}'10000}{24\text{MHz}} \\ &= 2.79 \dots \dots \dots \approx 2.8\text{s} \end{aligned}$$

$P\phi = 24\text{MHz}$, $TGRA_4 = \text{H}'00\text{FF}$ のとき

$$\begin{aligned} \text{パルス Low 幅} &= \frac{(TGRA_4 + 1) \times \text{TCNT_5オーバーフローカウンタ数}}{P\phi} \\ &= \frac{(\text{H}'\text{FF} + 1) \times \text{H}'10000}{24\text{MHz}} \\ &= 0.69 \dots \dots \dots \approx 0.7\text{s} \end{aligned}$$

5. ソフトウェア説明

5.1 ベクタテーブル

表 4 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

5.2 関数一覧

表 5 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 チャンネル 4, チャンネル 5 をカスケード接続, チャンネル 4 を PWM モード 1 に設定し, TIOCA4 端子から長周期パルスを出力します。

5.3 関数説明

5.3.1 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

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) 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。 000: 入力クロック \times 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 (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。 000: 入力クロック \times 4
1	BCK1	0	R/W	
0	BCK0	0	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	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 MSTPCRA, B 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状態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を禁止 1: 全モジュールクロックストップモードを許可
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)

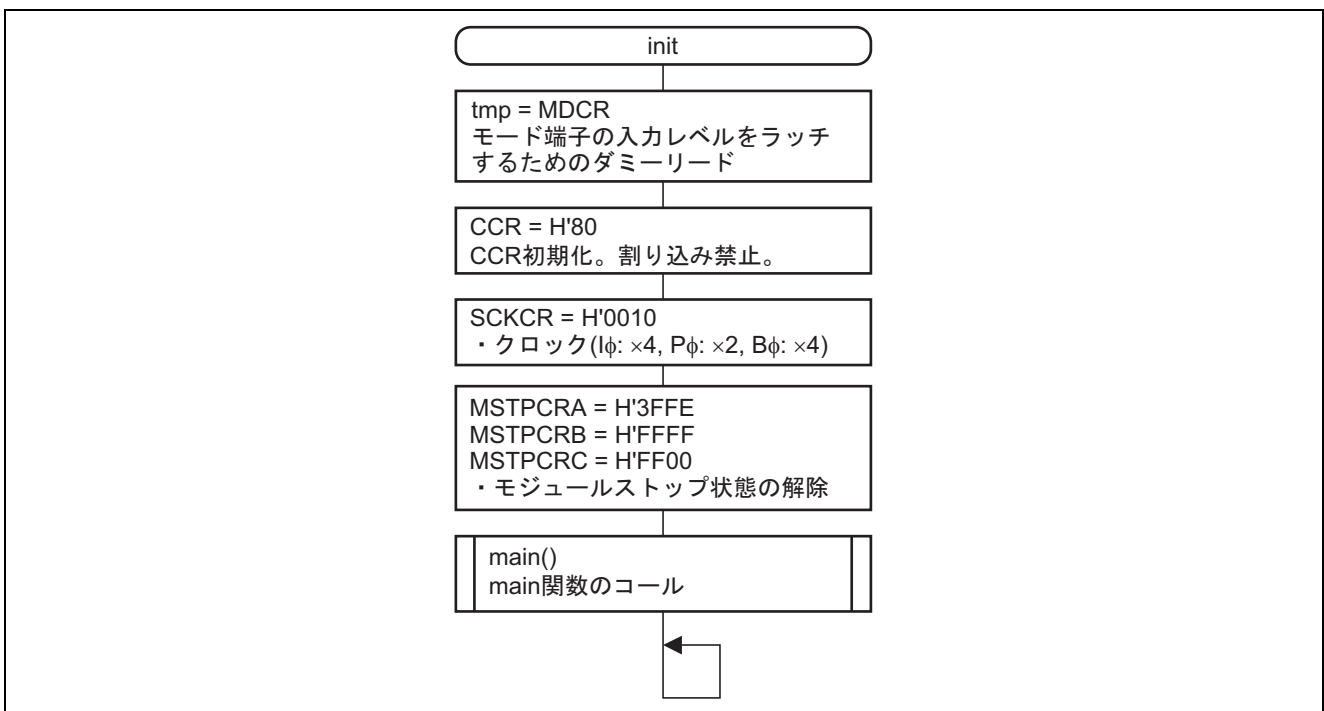
- モジュールストップコントロールレジスタ B (MSTPCRB) ビット数: 16 アドレス: H'FFFDCA

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 ² C バスインタフェース_1 (IIC_1)
6	MSTPB6	1	R/W	I ² 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) ビット数: 16 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



5.3.2 main 関数

(1) 機能概要

メインルーチン

チャンネル 4, チャンネル 5 をカスケード接続, チャンネル 4 を PWM モード 1 に設定し, TIOCA4 端子から長周期パルスを出力します。

(2) 引数

なし

(3) 戻り値

なし

(4) 使用内部レジスタ

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) ビット数: 8 アドレス: H'FFFBC9

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
6	TPUMS4A	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พุットキャプチャは P25 1: インพุットキャプチャ入力は 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) ビット数: 8 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
6	CCLR1	1	R/W	TCNT_4 のカウンタクリア要因を選択します。
5	CCLR0	0	R/W	010: TGRB のコンペアマッチ/インพุットキャプチャで TCNT_4 クリア
4	CKEG1	0	R/W	クロックエッジ 1, 0
3	CKEG0	0	R/W	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
2	TPSC2	1	R/W	タイマプリスケラ 2, 1, 0
1	TPSC1	1	R/W	TCNT_4 のカウンタクロックを選択します。
0	TPSC0	1	R/W	111: TCNT_5 のオーバフロー/アンダフローでカウント

- タイマモードレジスタ_4 (TMDR_4) ビット数: 8 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
2	MD2	0	R/W	タイマの動作モードを設定します。
1	MD1	1	R/W	0010: PWM モード 1
0	MD0	0	R/W	【注】 チャンネル 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。

- タイマ I/O コントロールレジスタ_4 (TIOR_4) ビット数: 8 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 端子は初期出力 0, 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) ビット数: 16 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) ビット数: 16 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'00FF
- タイマジェネラルレジスタ B_4 (TGRB_4) ビット数: 16 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'03FF

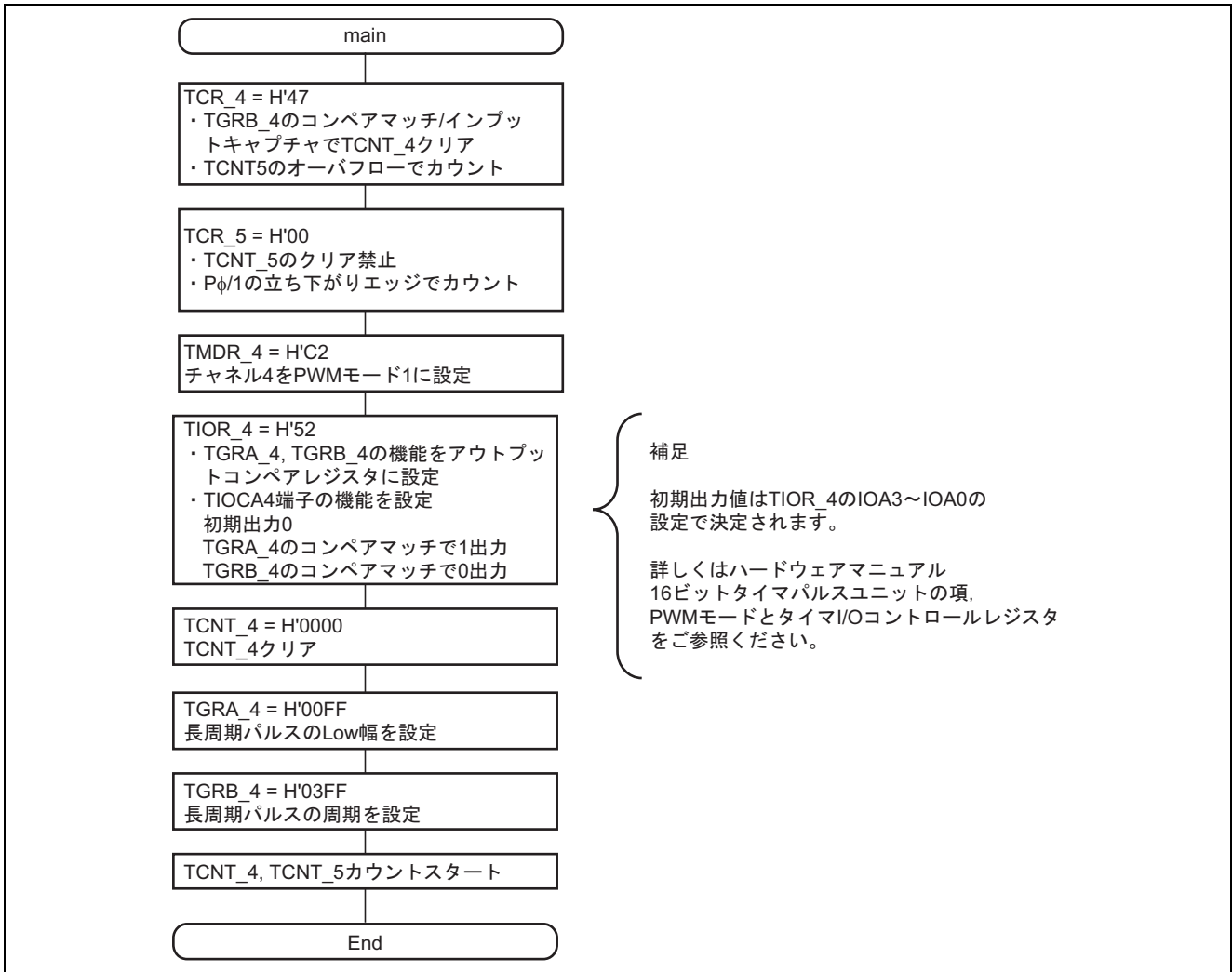
- タイマスタートレジスタ (TSTR) ビット数: 8 アドレス: H'FFFBC

ビット	ビット名	設定値	R/W	機能
5	CST5	1	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	0	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) ビット数: 8 アドレス: H'FFEA41

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_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



6. 参考ドキュメント

- ハードウェアマニュアル
H8SX/1653 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。)
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。)

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	2008.09.19	—	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、あるいはその他軍事事業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すは、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ものです。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は弊社はその責任を負いかねますのでご了承願います。
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きよう、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