

この度は、統合開発環境 CS+をご使用いただきまして、誠にありがとうございます。

この添付資料では、本製品をお使いいただく上での制限事項および注意事項等を記載しております。

ご使用の前に、必ずお読みくださいますようお願い申し上げます。

目次

第1章	対象デバイスについて	2
第2章	アンインストール時の選択キーワード	3
第3章	変更点	4
3.1	コンパイラ・ライセンス	4
3.2	RXv3 命令セットアーキテクチャへの対応	4
3.3	バイナリ・ファイルに対するCRC演算結果出	4
3.4	ヘキサ・ファイルの先頭ロード・アドレス変更	4
3.5	未使用ベクタ領域へのセクションの配置	4
3.6	不正な間接関数呼び出し検出機能の拡充【professional】	4
3.7	ライブラリジェネレータに指定できるオプションの追加	5
3.8	最適化の強化	5
3.9	その他の改善点	7
第4章	注意事項	8
4.1	W0523041メッセージが出力される場合の注意事項【C/C++コンパイラ】	8
4.2	MVTC,POPC命令を使用する場合の注意事項【アセンブラ】	8
4.3	deleteオプションをリンク時に指定する場合の注意事項【最適化リンカージェネディタ】	8
第5章	制限事項	9
5.1	統合環境CS+のヘルプ コンパイラ等のオプションの参照について	9
5.2	C++言語(EC++含む)でmath.hの一部関数(frexp,ldexp,scalbnおよびremquo)を使用する場合の制限事項	9
5.3	PIC/PID機能ご利用に関する制限事項 (picおよびpidオプション)	11
5.4	以下のオプションを廃止しました【C/C++コンパイラ】	11
5.5	C/C++ソースレベルデバッグに関する注意事項【C/C++コンパイラ】	11
5.6	0xffffffff番地を含むセクションを記述する場合の注意事項【アセンブラ】	11
5.7	-formと-outputオプションを同時に使用する場合の注意事項【リンカ】	12
5.8	_builtinから始まる関数名を使用する場合の注意事項【C/C++コンパイラ】	12
5.9	save_accが有効な#pragma interrupt指定された関数が仮引数を持つ場合の注意事項【C/C++コンパイラ】	12
5.10	-merge_filesの制限事項	12
5.11	-cfi_ignore_module オプションの制限事項	13
第6章	添付標準ライブラリについて	14
6.1	添付ライブラリ一覧	14
6.2	ライブラリ指定の方法	15

第1章 対象デバイスについて

CC-RX がサポートする対象デバイスに関しては、WEB サイトに掲載しています。

こちらをご覧ください。

CS+製品ページ：

<http://www.renesas.com/cs+>

第2章 アンインストール時の選択キーワード

本製品をアンインストールする場合は、2つの方法があります。

- ・ 統合アンインストーラを使用する(CS+自体をアンインストールする)
- ・ 個別にアンインストールする(本製品のみをアンインストールする)

個別にアンインストールを行なう場合、コントロールパネルの

- ・ 「プログラムと機能」

から、「CS+ CC-RX V3.00.00」を選択してください。

第3章 変更点

本章では、CC-RX のV2.08.00からV3.00.00の変更点について説明します。

以降、professional版のライセンス登録時のみ使用できる機能は【professional】と明記します。

3.1 コンパイラ・ライセンス

CC-RX V3.00以降を使用するには、V3 用のライセンスが必要です。

CC-RX V2.00～V2.08を使用するために必要な V2 用ライセンスとは異なりますのでご注意ください。

3.2 RXv3 命令セットアーキテクチャへの対応

RXv3 命令セットアーキテクチャに対応しました。

オプション `-isa=rxv3` をコンパイラまたはアセンブラに指定することでRXv3 命令を用いたオブジェクトコードを生成します。RXv3 命令セットアーキテクチャについてはソフトウェアマニュアルを参照してください。

3.3 バイナリ・ファイルに対するCRC演算結果出

バイナリ・ファイルに CRC 演算結果を出力できるようにしました。

V3.00.00未満では`-form={hexadecimal | stype}` の場合にのみ`-crc` オプションが有効でしたが、V3.00.00では`-form=binary` 指定時にも有効になります。

3.4 ヘキサ・ファイルの先頭ロード・アドレス変更

出力ファイルを指定する最適化リンケージエディタリンカオプション`-output=suboption` の `suboption` に `load-address`を指定できるようにしました。`-output=/load-address` を指定した場合、インテル拡張ヘキサ・ファイルまたはモトローラ・S タイプ・ファイルを出力する際に、ファイル上の先頭ロード・アドレスを `load-address` で 指定した値に変更します。PIC 機能を有効にしたファイルを生成する際に効果的なオプションです。

3.5 未使用ベクタ領域へのセクションの配置

最適化リンケージエディタオプション `-split_vect` を追加しました。

`-split_vect` を用いるとベクタ番号ごとにベクタ領域セクションを生成します。

また、未使用のベクタ番号に対するセクションを生成しません。

これにより、未使用のベクタ領域を他の用途に使うことができるようになります。

3.6 不正な間接関数呼び出し検出機能の拡充【professional】

V2.08.00 でサポートした不正なアドレスへの間接関数呼び出しを検出する機能を拡充し、`-cfi_ignore_module` オプションにライブラリファイル(*.lib)を指定できるようにしました。

3.7 ライブラリジェネレータに指定できるオプションの追加

従来、一部のオプションをライブラリジェネレータに指定するとコンパイルエラーになり、ライブラリを生成できませんでした。これを改善しました。

改善の対象となるのは次のオプションです。

- create_unfilled_area
- stack_protector **【professional】**
- stack_protector_all **【professional】**
- misra2012 **【professional】**

3.8 最適化の強化

CC-RX V3.00.00では、以下(a)の最適化強化を実施しました。

(a) ロード実行回数の削減

繰り返し文の処理中にロードする配列要素を有効活用し、ロード回数を減らして実行スピードを改善する最適化を実施しました。

```
// ソースコード例
void func(unsigned char* p, int n) {
    unsigned int i, j;
    unsigned char temp;
    for (i = 0; i < n; i++) {
        for (j = 0; j < n - i; j++) {
            if (p[j] != 0 && p[j] > p[j + 1]) {
                temp = p[j];
                p[j] = p[j + 1];
                p[j + 1] = temp;
            }
        }
    }
}
```

// V2.08.00 の生成コード

_func:

CMP #00H, R2

PUSH.L R6

BEQ L19

L11:

MOV.L #00000000H, R14

MOV.L R2, R15

L12:

CMP R2, R14

BEQ L18

L13:

MOV.L R15, R5

MOV.L R1, R3

L14:

MOVU.B [R3], R4

CMP #00H, R4

BEQ L17

L15:

MOVU.B 01H[R3], R6

CMP R6, R4

BLEU L17

L16:

MOV.B R6, [R3]

MOV.B R4, 01H[R3]

L17:

ADD #01H, R3

SUB #01H, R5

BNE L14

L18:

ADD #01H, R14

SUB #01H, R15

CMP R2, R14

BNE L12

L19:

RTSD #04H, R6-R6

ループ 1

ループ 2

// V3.00.00 の生成コード

_func:

CMP #00H, R2

PUSH.L R6

BEQ L19

L11:

MOV.L #00000000H, R14

MOV.L R2, R15

L12:

CMP R2, R14

BEQ L18

L13:

MOVU.B [R1], R3

; 一つ外側のループへ移動

MOV.L R15, R5

MOV.L R1, R4

L14:

MOVU.B 01H[R4], R6

CMP R6, R3

BLEU L17

L15:

TST #0FFH, R3

BEQ L17

L16:

MOV.B R6, [R4]

MOV.L R3, R6

MOV.B R3, 01H[R4]

L17:

ADD #01H, R4

SUB #01H, R5

MOV.L R6, R3

BNE L14

L18:

ADD #01H, R14

SUB #01H, R15

CMP R2, R14

BNE L12

L19:

RTSD #04H, R6-R6

ループ 1

ループ 2

3.9 その他の改善点

主に以下の改善を行いました。

(a) 内部エラーの改善

ビルド時に内部エラーが発生する場合がありますでしたが、これを改善しました。

第4章 注意事項

本章では、CC-RX の注意事項について説明します。

4.1 W0523041メッセージが出力される場合の注意事項 [C/C++コンパイラ]

C 標準ヘッダをインクルードしたファイルを C++または EC++コンパイルしたとき、int_to_short オプションを指定すると W0523041 メッセージが出力されることがあります。この場合は動作には問題ありませんので無視してください。

【注意】

C++および EC++コンパイル時は、int_to_short オプションの指定は無効になります。

C と C++(EC++)との間で共通にアクセスするデータは、int 型ではなく long 型または short 型で宣言してください。

4.2 MVTC,POPC命令を使用する場合の注意事項 [アセンブラ]

アセンブリ言語において、MVTC,POPC 命令に対してプログラムカウンタ(PC)は指定できません。

4.3 deleteオプションをリンク時に指定する場合の注意事項 [最適化リンケージエディタ]

delete オプションで指定した関数シンボルが削除された場合、削除された関数定義の次の関数定義の関数名に対して、デバッグ時にエディタ上でブレークポイントを設定することができません。ラベルウィンドウからブレークポイントを設定するか、関数のプログラム行で指定してください。

第5章 制限事項

本章では、CC-RX の制限事項について説明します。

5.1 統合環境CS+のヘルプ コンパイラ等のオプションの参照について

CS+添付ヘルプから、CC-RXに含まれるC/C++コンパイラ(ccrx)、アセンブラ(asrx)、最適化リンカージェネレータ(rlink)およびライブラリジェネレータ(lbgrx)のコマンドラインオプションを参照いただく場合は、RX(CC-RX環境)の、「コンパイラ編」以下の内容でご確認ください。

同様の内容は「ビルド編」にも記載されていますが、こちらはV2.02.00のものであるのでご注意ください。

5.2 C++言語(EC++含む)でmath.hの一部関数(frexp,ldexp,scalbnおよびremquo)を使用する場合の制限事項

C++/EC++コンパイル時に、math.hの一部の関数(frexp,ldexp,scalbn,remquo)の実引数をint型にすると、実行時に無限ループとなるオブジェクトが生成されます。

発生条件:

次の条件(1)(2)を全て満たす場合が該当します。

- (1) C++ソース(拡張子が.cpp)または、-lang=cpp オプションが有効である。
- (2) math.h をインクルードして、以下の関数をそれぞれの条件で呼び出している。
 - (a) frexp(double, long *) の第2引数の値を (int *)型とする
ただし、第1引数が float 型で、-dbl_size=8 オプション指定時を除く
 - (b) ldexp(double, long) の第2引数の値を int 型とする
ただし、第1引数が float 型で、-dbl_size=8 オプション指定時を除く
 - (c) scalbn(double, long) の第2引数の値を int 型とする
ただし、第1引数が float 型で、-dbl_size=8 オプション指定時を除く
 - (d) remquo(double, double, long *) の第3引数の値を (int *)型とする
ただし、第1または第2引数が float 型で、-dbl_size=8 オプション指定時を除く

発生例:

```
[file.cpp]
// C++ソースとしてコンパイルした場合に無限ループになる例
#include <math.h>
double d1,d2;
int i;
void func(void)
{
    d2 = frexp(d1, &i);
}
```

[コマンドライン例]

```
ccrx -cpu=rx600 -output=src file.cpp
```

[file.src] ソース出力例

```
_func:
; ... (中略)
BSR __$frexp_tm_2_f_FZ1ZPi_Q2_21_Real_type_tm_4_Z1Z5_Type ; frexp の代替関数を呼ぶ
; ... (中略)

__$frexp_tm_2_f_FZ1ZPi_Q2_21_Real_type_tm_4_Z1Z5_Type:
L11:
BRA L11 ; 再帰呼び出しになってしまう
```

回避策:

次のいずれかの方法で回避できます。

- (1) -lang=c を指定し、C 言語としてコンパイルする。
- (2) 引数の int および int* を long および long* に変更する。
- (3) math.h の後に、使用する関数ごとに定義を追加する。

```
/* frexp 関数の場合 */
static inline double frexp(double x, int *y)
{ long v = *y; double d = frexp(x,&v); *y = v; return (d); }

/* ldexp 関数の場合 */
static inline double ldexp(double x, int y)
{ long v = y; double d = ldexp(x,v); return (d); }

/* scalbn 関数の場合 */
static inline double scalbn(double x, int y)
{ long v = y; double d = scalbn(x,v); return (d); }

/* remquo 関数の場合 */
static inline double remquo(double x, double y, int *z)
{ long v = *z; double d = remquo(x,y,&v); *z = v; return (d); }
```

回避策(2)の例

[file.cpp] の変更例

```
#include <math.h>
double d1,d2;
int i;
void func(void)
{
    long x = i; /* 一旦 long 型変数で受ける */
    d2 = frexp(d1, &x); /* long 型変数で呼び出し */
    i = x; /* i に値を設定 */
}
```

回避策(3)の例

[file.cpp] の変更例

```
#include <math.h>
/* 宣言を追加 */
static inline double frexp(double x, int *y)
{ long v = *y; double d = frexp(x,&v); *y = v; return (d); }
double d1,d2;
int i;
void func(void)
{
    d2 = frexp(d1, &i);
}
```

5.3 PIC/PID機能ご利用に関する制限事項 (picおよびpidオプション)

ライブラリジェネレータ lbgrx に pic または pid オプションを指定して、標準ライブラリを作成することができますが、その際に、次の警告が1回または複数回表示されます。

W0591301:"-pic" option ignored (pic オプションを指定した場合)

W0591301:"-pid" option ignored (pid オプションを指定した場合)

これらの警告は、EC++ライブラリに対して、pic, pid オプションが無効になるため出力されます。

5.4 以下のオプションを廃止しました【C/C++コンパイラ】

(a) -file_inline, -file_inline_path

指定しても警告を表示し無効となります。代替手段としては、ソース中に#includeを記述してください。C(C99含む)の場合は、同様の機能を持つmerge_filesも使用できます。

(b) -enable_register

指定しても無視されます。指定の有無による生成コードの変化はありません。

5.5 C/C++ソースレベルデバッグに関する注意事項【C/C++コンパイラ】

(1) -debugオプションを指定しても、次の行に対しては、デバッガでブレークポイントの設定やステップ実行で停止ができない場合があります。

- ・ グローバル変数の動的な初期化式(C++)

- ・ 次のような関数の先頭行

#pragma inline_asm が指定されている関数。

ループ文(do文,while文など)から始まり、かつauto変数を持たない関数。

- ・ ループ(for文, while文,do文)の制御式と本体を1行で記述した場合の制御式および本体部分。

(2) 共用体型かつレジスタ渡しである仮引数のメンバが、ウォッチウィンドウ等で誤った値が表示される場合があります。

5.6 0xffffffff番地を含むセクションを記述する場合の注意事項【アセンブラ】

アセンブリソース中に同じセクション名に対する.org 制御命令を含む.section 制御命令が複数あり、これらが互いに0xffffffff番地で重複している場合、アセンブル時に内部エラー(C0554098)が発生します。

例)

```
.section SS,ROMDATA
.org 0fffffffeh
.byte 1
.byte 2 ; 0xffffffff
.section SS,ROMDATA
.org 0fffffffh
.byte 3 ; 0xffffffff
.end
```

5.7 -formと-outputオプションを同時に使用する場合の注意事項【リンカ】

リンカ(rlink)に、-form=rel と-output=出力ファイル名を共に指定したとき、出力ファイル名の拡張子が無視され、常に.rel に置き換わります。

例) rlink -form=relocate -output=DefaultBuild¥lib_test.lib

出力ファイルを test.lib とすべきところが test.rel になります。

5.8 _builtinから始まる関数名を使用する場合の注意事項 【C/C++コンパイラ】

include ディレクトリ内の machine.h に記述のある _builtinから始まる関数名をソースコードで宣言した場合、内部エラーになることがあります。アンダーバー(_)から始まる名前は予約されていますので、お客様のソースコードには記述しないでください。

5.9 save_accが有効な#pragma interrupt指定された関数が仮引数を持つ 場合の注意事項【C/C++コンパイラ】

#pragma interrupt で指定された関数で、save_acc フラグが有効(-save_acc オプション指定時を含む)な場合、生成コードが R4 で渡される仮引数を正常に取得できない場合があります。

注意) #pragma interrupt で指定された関数に仮引数を定義することは、推奨しておりません。

5.10 -merge_filesの制限事項

共用体型変数を記述した翻訳単位を -merge_files を指定してコンパイルすると F0530800 が発生する制限事項

[発生条件]

次の条件を全て満たす場合、F0530800 または W0530811 が発生する可能性があります。

- (1) -merge_files または -whole_program を指定している。
- (2) 2 つ以上のメンバを持つ共用体型外部変数を初期化しており、かつ初期化対象のメンバ以外に、アライメントとサイズの両方が他のいずれのメンバよりも大きいメンバが存在する。
- (3) (2) に該当する変数を次のいずれかで extern 宣言し、参照している。
 - (3-1) (2) の外部変数定義が存在するソースファイルと別のソースファイル。
 - (3-2) (2) の外部変数定義が存在するソースファイルと別のソースファイルから、直接、または間接的にインクルードされているヘッダファイル。

[回避策]

次のいずれかの対応を実施してください。

- (1) 発生条件 (1) のオプションをいずれも指定しない。
- (2) 発生条件 (2) における "初期化" を関数内で実施する。
- (3) 発生条件 (2) に該当する変数を、その外部変数定義を記述したソースファイル内でのみ参照する。

5.11 -cfi_ignore_module オプションの制限事項

C/C++ソースファイルを-output=absを使用してコンパイルした時、生成されるオブジェクトファイルを-cfi_ignore_moduleで指定できません。

-output=objを使用してオブジェクトファイルを生成し、その生成したオブジェクトファイルを-cfi_ignore_moduleで指定してください。

第6章 添付標準ライブラリについて

本章では、RXファミリC/C++コンパイラ 添付標準ライブラリについて説明します。

本製品では、RX600 用に標準ライブラリファイル(*.lib)を4種類添付しています。

添付の標準ライブラリファイルを使用することにより、ビルドに要する時間を短縮することができます。

6.1 添付ライブラリー一覧

本製品に添付される、標準ライブラリファイルの一覧を表 6.1 に示します。

【ご注意】

ライブラリで選択している「マイコンオプション」は、ご使用のコンパイラオプションと一致させる必要があります。いずれとも一致しない場合は、これらの標準ライブラリは使用できませんので、ご利用のコンパイラオプション(アセンブラオプション)をライブラリジェネレータに指定して、作成されるライブラリをご使用ください。

ライブラリ名	用途	最適化* ² オプション	マイコンオプション * ¹ * ²		
			-endian	-cpu	その他 * ³
				-rtti -exception -noexception	
rx600lq.lib	RX600、速度優先 リトルエンディアン	-speed -goptimize	-endian=little	-cpu=rx600 -rtti=on -exception -round=nearest -denormalize=off -dbl_size=4 -unsigned_char -unsigned_bitfield -bit_order=right -unpack -fint_register=0 -branch=24	
rx600ls.lib	RX600、サイズ優先 リトルエンディアン	-size -goptimize			
rx600bq.lib	RX600、速度優先 ビッグエンディアン	-speed -goptimize	-endian=big		
rx600bs.lib	RX600、サイズ優先 ビッグエンディアン	-size -goptimize			

表 6.1 ライブラリー一覧

*1 マイコンオプションは、ユーザーズマニュアル RX ビルド編の「A. 1.3 オプション」「(1)コンパイル・オプション」「マイコンオプション」を参照ください。

*2 これらのオプション選択は省略時設定と同じです。

6.2 ライブラリ指定の方法

添付の標準ライブラリファイルを使用する場合は、製品に含まれているライブラリファイルを、lib ディレクトリから任意のディレクトリにコピーしてください。

次に、最適化リンカージェネタの Library オプションにコピーしたライブラリファイルを指定して、リンクしてください。

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。

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。お客様の機器・システムの設計において、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、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、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。
 5. 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、当社は一切その責任を負いません。
 6. 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。
 7. 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。
 8. 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。
 9. 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。
 10. 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いたします。
 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禁じます。
 12. 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.4.0-1 2017.11)



ルネサスエレクトロニクス株式会社

■営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

※営業お問合せ窓口の住所は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

ルネサス エレクトロニクス株式会社 〒135-0061 東京都江東区豊洲3-2-24（豊洲フォレシア）

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。
総合お問合せ窓口：<https://www.renesas.com/contact/>