

この度は、弊社製品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  | ユーザーズマニュアルについて .....            | 2 |
| 第2章  | 変更点 .....                       | 3 |
| 2.1. | -stuffオプションの追加 .....            | 3 |
| 2.2. | -Obranch_chainingオプションの追加 ..... | 3 |
| 2.3. | -Oalignオプションの追加 .....           | 3 |
| 2.4. | -VERBOSEオプションの追加 .....          | 3 |
| 2.5. | -Osame_codeオプションの機能強化 .....     | 3 |
| 2.6. | 別名解析の精度改善 .....                 | 5 |
| 2.7. | 注意事項の改修 .....                   | 6 |
| 第3章  | 注意事項 .....                      | 7 |
| 3.1. | パス名の指定に関する注意事項 .....            | 7 |
| 3.2. | その他 .....                       | 7 |

## 第1章 ユーザーズマニュアルについて

本製品に対応したユーザーズマニュアルは、次のようになります。本文書と合わせてお読みください。

| マニュアル名                                                        | 資料番号            |
|---------------------------------------------------------------|-----------------|
| CC-RL コンパイラ ユーザーズマニュアル                                        | R20UT3123JJ0110 |
| (統合開発環境 CS+と併用する場合)<br>CS+ 統合開発環境 ユーザーズマニュアル CC-RL ビルド・ツール操作編 | R20UT3284JJ0109 |

## 第2章 変更点

本章では、CC-RL V1.09.00 から V1.10.00 への主な変更点について説明します。

### 2.1. -stuff オプションの追加

変数をアライメント数に応じたセクションに分けて配置する-stuff オプションを追加しました。

本オプションを指定することにより、ROM/RAM サイズを削減できる可能性があります。

### 2.2. -Obranch\_chaining オプションの追加

分岐命令のコードサイズを削減する最適化を行う-Obranch\_chaining オプションを追加しました。

本オプションを指定した場合、分岐命令を最終的な分岐先まで直接分岐するのではなく、コードの小さな分岐命令を使用し、分岐先を行き先が同じ他の分岐命令にすることがあります。この時、実行速度は低下しますが、コードサイズが小さくなります。

### 2.3. -Oalign オプションの追加

変数の整列条件の変更を伴う最適化を行う-Oalign オプションを追加しました。

たとえば構造体型の変数の中にある、連続した領域にアクセスする際に、変数の整列条件を変更した上で、複数のアクセスを 1 回に統合することで生成する命令数を少なくし、コードサイズ削減、実行サイズの向上を図ります。

### 2.4. -VERBOSE オプションの追加

リンク時の詳細情報を表示する-VERBOSE オプションを追加しました。

パラメータに crc を指定することにより、CRC 演算の結果および出力位置アドレスを表示できるようになりました。

### 2.5. -Osame\_code オプションの機能強化

共通の命令列を集約する機能を強化しました。

次のソースコードでは、コードサイズが小さくなり、実行速度が向上します。

&lt;ソースコード例&gt;

```
int mac0(int src, int lhs, int rhs) {
    return (src + lhs * rhs);
}
```

```
int mac1(int src, int lhs, int rhs) {
    return (src + lhs * rhs);
}
```

&lt;V1.09.00 (-cpu=S2 -Osame\_code)&gt;

\_mac0:

.STACK \_mac0 = 6

push ax

call \$! \_\_CommonCode@0

pop hl

ret

\_mac1:

.STACK \_mac1 = 6

push ax

call \$! \_\_CommonCode@0

pop hl

ret

\_\_CommonCode@0:

.STACK \_\_CommonCode@0 = 4

movw ax, de

call !! \_\_COM\_imul

movw bc, ax

movw ax, [sp+0x04]

xchw ax, bc

addw ax, bc

ret

&lt;V1.10.00 (-cpu=S2 -Osame\_code)&gt;

\_mac0:

.STACK \_mac0 = 4

br \$ \_\_CommonCode@0

\_\_CommonCode@0:

.STACK \_\_CommonCode@0 = 6

push ax

movw ax, de

call !! \_\_COM\_imul

movw bc, ax

movw ax, [sp+0x00]

addw ax, bc

pop hl

ret

\_mac1:

.STACK \_mac1 = 4

br \$ \_\_CommonCode@0

## 2.6. 別名解析の精度改善

組み込み関数呼び出しや集大成のコピーをまたいでメモリアクセス命令を移動するなどの最適化を適用しやすくなるように改善しました。

次のソースコードでは、コードサイズが小さくなり、実行速度が向上します。

<ソースコード例>

```
unsigned GlobalVariable;

typedef struct {
    unsigned char _array[128];
} MyStruct;

MyStruct Source;

MyStruct Destination;

void test(void) {
    GlobalVariable = 0;

    Destination = Source;

    while(GlobalVariable != 0) {}
}
```

<V1.09.00 (-cpu=S2)>

```
_test:
    .STACK _test = 4
    clrw ax
    movw !LOWW(_GlobalVariable), ax
    movw de, #0x0080
    movw bc, #LOWW(_Source)
    movw ax, #LOWW(_Destination)
    call !!_memcpy
    .BB@LABEL@1 1:
    movw ax, !LOWW(_GlobalVariable)
    or a, x
    bnz $.BB@LABEL@1 1
    .BB@LABEL@1.2:
    Ret
```

<V1.10.00 (-cpu=S2)>

```
_test:
    .STACK _test = 4
    clrw ax
    movw !LOWW(_GlobalVariable), ax
    movw de, #0x0080
    movw bc, #LOWW(_Source)
    movw ax, #LOWW(_Destination)
    call !!_memcpy
    ret
```

## 2.7. 注意事項の改修

以下 1 件の注意事項を改修しました。注意事項の詳細につきましてはツールニュースをご確認ください。

- -Ointermodule オプションの使用に関する注意事項 (CCRL#026)

## 第3章 注意事項

本章では、CC-RL V1.10.00 の注意事項について説明します。

### 3.1. パス名の指定に関する注意事項

入出力ファイル指定やフォルダ指定に使用できるパス名はドライブ名を含む絶対パス、もしくは相対パスです。

### 3.2. その他

その他の注意事項についてはマニュアルを参照してください。

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。

## 改訂記録

| Rev.     | 発行日        | 改訂内容 |           |
|----------|------------|------|-----------|
|          |            | ページ  | ポイント      |
| Rev.1.00 | 2020.12.01 |      | 新規作成      |
| Rev.1.01 | 2021.01.16 | 4,5  | サンプルコード修正 |



## 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、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、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といたします。
  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（豊洲フォレシア）

[www.renesas.com](http://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/](http://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。