

e² studio 2025-10 Smart Configurator for RL78 プラグイン

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0

リリースノート

要旨

RL78 スマート・コンフィグレータ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サポート機能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

1. はじめに	3
1.1 システム要件	3
1.1.1 Windows PC	3
1.1.2 Linux PC	3
1.1.3 Mac OS	3
1.1.4 開発環境	4
2. サポート一覧	5
2.1 デバイス一覧	5
2.2 コンポーネント一覧	8
2.3 新規サポート	15
2.3.1 L23 サポートデバイスの追加	15
2.3.2 ELCL Flexible Circuit の自動リソース割り当て機能をサポート	15
3. 変更内容	16
3.1 制限の修正	16
3.1.1 TMKB 割り込み名の問題を修正	16
4. RENESAS TOOL NEWS の改修履歴	18
5. 制限事項	19
5.1 制限事項一覧	19
5.2 制限事項詳細	21
5.2.1 ヘルプの表示内容の制限	21
5.2.2 ELCL D flip flop モジュールで、GUI ワーニング表示が正しく表示されない制限	21
5.2.3 ELCL モジュールの未サポート設定項目に関する制限	22
5.2.4 ユーザーコード保護機能はコード生成のコンポーネントのみにサポートする制限	22
5.2.5 フレキシブル・アプリケーション・アクセラレータ(FAA)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限	23
5.2.6 SNOOZE モード・シーケンサ(SMS)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限	23
5.2.7 Linux OS でハイコントラストテーマを使用した UI 表示に関する制限事項	23

5.2.8 Visual Studio Code で CCRL プロジェクトを使用した際の制限.....	23
5.2.9 低速モードで fCLK として選択できるのは fIH と fIM に関する制限.....	24
5.2.10 DTC に関する制限.....	24
 6. 注意事項	26
6.1 注意事項一覧	26
6.2 注意事項詳細	28
6.2.1 ビルドエラーメッセージ「セクション.bss 仮想アドレス範囲が.dtc_vectortable と重複しています」について	28
6.2.2 スマート・コンフィグレータのインストールについて	28
6.2.3 入力キャプチャに TRDIOAO を使用し、出力比較に TRDIOBO を同時に使用することについて	28
6.2.4 タイマ RD 入力キャプチャ機能のパルス幅計算について	29
6.2.5 コンポーネントの構成名を変更するときのインクルードパスについて	30
6.2.6 TAU の入力信号のハイ／ロウ・レベル幅測定のコンポーネントについて	32
6.2.7 CC-RL V1.12 の C++言語プロジェクトについて	32
6.2.8 ヘルプメニューの「リリース・ノート」「ツール・ニュース」について	32
6.2.9 ユーザーコード保護機能使用時の注意事項	33
6.2.10 SMS コンポーネントを使用する時 IAR ビルドエラーが発生について	33
6.2.11 [デバイスの変更] または [リソースの変更] 後に A/D 変換時間の設定について	34
6.2.12 [Hardware Debug 構成を生成] の変更について	35
6.2.13 プロジェクトをロードするときに [端子] ページでピン番号が間違っている可能性があることについて	36
6.2.14 デバイス変更時の [端子] ページで PIOR の端子割り当ての誤りについて	36
6.2.15 デバイス変更時に未サポートコンポーネントの端子が割り当てられる場合について	36
6.2.16 プロジェクトの読み込み時に端子割り当てと端子設定が間違っている可能性があることについて	37
 改訂記録	39

1. はじめに

スマート・コンフィグレータは、「ソフトウェアを自由に組み合わせられる」をコンセプトとしたユーティリティです。ルネサスデバイス用のミドルウェアのインポート、ドライバコード生成、端子設定の3つの機能で、お客様のシステムへのルネサス製ドライバの組み込みを容易にします。

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 は、e² studio 2025-10 に同梱される Smart Configurator for RL78 プラグインと同等です。

1.1 システム要件

動作環境は以下の通りです。

1.1.1 Windows PC

- システム : x64 ベース/x86 ベースプロセッサ
Windows® 11
- メモリ容量 : 推奨 4GB 以上
- ハードディスク容量 : 空き容量 300MB 以上
- ディスプレイ : 1024×768 以上の解像度, 65536 色以上
- プロセッサ : 1GHz 以上 (ハイパスレッディング, マルチコア CPU に対応)

1.1.2 Linux PC

Linux OS では、e² studio 2023-01 以降に同梱される Smart Configurator for RL78 プラグインのみをサポートしています。

- システム : x64 ベースプロセッサ, 2GHz 以上 (マルチコア CPU の場合)
Ubuntu 24.04 LTS デスクトップ (64-bit バージョン)
Ubuntu 22.04 LTS デスクトップ (64-bit バージョン)
- メモリ容量 : 推奨 2GB 以上
- ハードディスク容量 : 空き容量 2GB 以上

1.1.3 Mac OS

e² studio 2024-04 以降の Smart Configurator for RL78 プラグインは、Mac OS をサポートしています。

- システム : Apple ARM ベース システム・オン・チップ (SoCs)
Mac OS 15 (Sequoia)
Mac OS 13 (Sonoma)
- メモリ容量 : 推奨 4GB/8GB の RAM
- ハードディスク容量 : 空き容量 2GB 以上
- 画面解像度 1280 x 800 以上

注 : Mac OS では LLVM のみが使用可能です。

1.1.4 開発環境

- ルネサスエレクトロニクス製 RL78 用コンパイラ CC-RL V1.15 以上 (Windows PC)
- LLVM for Renesas RL78 V17.0.1.202506 以上 (Windows PC, Linux PC, Mac OS)
- IAR Embedded Workbench for Renesas RL78 V5.10.3 以上 (Windows PC)
- SMS アセンブラー V1.00.00 以上 (Windows PC)
- FAA アセンブラー V1.04.02 以上 (Windows PC)
- CS+ for CC V8.14.00 ^{注1} 以上 (Windows PC)

注 1 : RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 は、CS+ for CC V8.14.00 環境で評価済みです。

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.14.0 未満を使用する場合は過去のリリースノート
([R20UT5691JJ0100](#))ご参照ください。

2. サポート一覧

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 のサポートデバイス、コンポーネントについて説明します。

2.1 デバイス一覧

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 のサポートデバイス一覧です。

表 2-1 サポートデバイス(1/3)

グループ (HW マニュアル番号)	ピン数	デバイス名
RL78/G23 グループ (R01UH0896JJ0120)	30 ピン	R7F100GAFxSP, R7F100GAGxSP, R7F100GAHxSP, R7F100GAJxSP
	32 ピン	R7F100GBFxNP, R7F100GBGxNP, R7F100GBHxNP, R7F100GBJxNP, R7F100GBFxFP, R7F100GBGxFP, R7F100GBHxFP, R7F100GBJxFP
	36 ピン	R7F100GCFxLA, R7F100GCGxLA, R7F100GCHxLA, R7F100GCJxLA
	40 ピン	R7F100GEFxNP, R7F100GEGxNP, R7F100GEHxNP, R7F100GEJxNP
	44 ピン	R7F100GFFxFP, R7F100GFGxFP, R7F100GFHxFP, R7F100GFJxFP, R7F100GFKxFP, R7F100GFLxFP, R7F100GFNxFP
	48 ピン	R7F100GGFxFB, R7F100GGGxFB, R7F100GGHxFB, R7F100GGJxFB, R7F100GGKxFB, R7F100GGLxFB, R7F100GGNxFB, R7F100GGFxNP, R7F100GGGxNP, R7F100GGHxNP, R7F100GGJxNP, R7F100GGKxNP, R7F100GGLxNP, R7F100GGNxNP
	52 ピン	R7F100GJFxFA, R7F100GJGxFA, R7F100GJHxFA, R7F100GJJxFA, R7F100GJKxFA, R7F100GJLxFA, R7F100GJNxFA
	64 ピン	R7F100GLFxFA, R7F100GLGxFA, R7F100GLHxFA, R7F100GLJxFA, R7F100GLKxFA, R7F100GLLxFA, R7F100GLNxFA, R7F100GLFxFB, R7F100GLGxFB, R7F100GLHxFB, R7F100GLJxFB, R7F100GLKxFB, R7F100GLLxFB, R7F100GLNxFB, R7F100GLFxLA, R7F100GLHxLA, R7F100GLJxLA, R7F100GLKxLA, R7F100GLLxLA, R7F100GLNxLA
	80 ピン	R7F100GMGxFB, R7F100GMHxFB, R7F100GMJxFA, R7F100GMKxFA, R7F100GMLxFA, R7F100GMNxFA, R7F100GMGxFB, R7F100GMHxFB, R7F100GMJxFB, R7F100GMKxFB, R7F100GMLxFB, R7F100GMNxFB
	100 ピン	R7F100GPGxFB, R7F100GPHxFB, R7F100GPJxFB, R7F100GPKxFB, R7F100GPLxFB, R7F100GPNxFB, R7F100GPGxFA, R7F100GPHxFA, R7F100GPJxFA, R7F100GPKxFA, R7F100GPLxFA, R7F100GPNxFA
	128 ピン	R7F100GSJxFB, R7F100GSKxFB, R7F100GSLxFB, R7F100GSNxFB
RL78/F24 グループ (R01UH0944JJ0100)	32 ピン	R7F124FBJ3xNP, R7F124FBJ4xNP, R7F124FBJ5xNP
	48 ピン	R7F124FGJ3xFB, R7F124FGJ4xFB, R7F124FGJ5xFB
	64 ピン	R7F124FLJ3xFB, R7F124FLJ4xFB, R7F124FLJ5xFB
	80 ピン	R7F124FMJ3xFB, R7F124FMJ4xFB, R7F124FMJ5xFB
	100 ピン	R7F124FPJ3xFB, R7F124FPJ4xFB, R7F124FPJ5xFB
RL78/G15 グループ (R01UH0959JJ0100)	8 ピン	R5F12008xNS, R5F12007xNS, R5F12008xSN
	10 ピン	R5F12018xSP, R5F12017xSP
	16 ピン	R5F12048xNA, R5F12047xNA, R5F12048xSP, R5F12047xSP
	20 ピン	R5F12068xSP, R5F12067xSP

表 2-2 サポートデバイス(2/3)

グループ (HW マニュアル番号)	ピン数	デバイス名
RL78/F23 グループ (R01UH0944JJ0100)	32 ピン	R7F123FBG3xNP, R7F123FBG4xNP, R7F123FBG5xNP
	48 ピン	R7F123FGG3xFB, R7F123FGG4xFB, R7F123FGG5xFB
	64 ピン	R7F123FLG3xFB, R7F123FLG4xFB, R7F123FLG5xFB
	80 ピン	R7F123FMG3xFB, R7F123FMG4xFB, R7F123FMG5xFB
RL78/G22 グループ (R01UH0978JJ0100)	16 ピン	R7F102G4ExNP, R7F102G4CxNP
	20 ピン	R7F102G6ExSP, R7F102G6CxSP
	24 ピン	R7F102G7ExNP, R7F102G7CxNP
	25 ピン	R7F102G8ExLA, R7F102G8CxLA
	30 ピン	R7F102GAExSP, R7F102GACxSP
	32 ピン	R7F102GBExNP, R7F102GBCxNP, R7F102GBExFP, R7F102GBCxFP
	36 ピン	R7F102GCExLA, R7F102GCCxLA
	40 ピン	R7F102GEExNP, R7F102GECxNP
	44 ピン	R7F102GFExFP, R7F102GFCxFP
	48 ピン	R7F102GGExFB, R7F102GGExNP, R7F102GGCxFB, R7F102GGCxNP
RL78/G24 グループ (R01UH0961JJ0100)	20 ピン	R7F101G6GxSP, R7F101G6ExSP
	24 ピン	R7F101G7GxNP, R7F101G7ExNP
	25 ピン	R7F101G8GxLA, R7F101G8ExLA
	30 ピン	R7F101GAGxSP, R7F101GAExSP
	32 ピン	R7F101GBGxNP, R7F101GBExNP, R7F101GBGxFP, R7F101GBExFP
	40 ピン	R7F101GEGxNP, R7F101GEExNP
	44 ピン	R7F101GFGxFP, R7F101GFExFP
	48 ピン	R7F101GGGxFB, R7F101GGExFB, R7F101GGGxNP, R7F101GGExNP
	52 ピン	R7F101GJGxFA, R7F101GJExFA
	64 ピン	R7F101GLGxFA, R7F101GLGxFB, R7F101GLExFA, R7F101GLExFB
RL78/G16 グループ (R01UH0980JJ0100)	10 ピン	R5F1211AxSP, R5F1211CxSP
	16 ピン	R5F1214AxNA, R5F1214AxSP, R5F1214CxNA, R5F1214CxSP
	20 ピン	R5F1216AxSP, R5F1216CxSP
	24 ピン	R5F1217AxNA, R5F1217CxNA
	32 ピン	R5F121BAxFP, R5F121BAxNA, R5F121BCxFP, R5F121BCxNA
RL78/F25 グループ (R01UH1061JJ0050)	48 ピン	R7F125FGL3xFB, R7F125FGL4xFB
	64 ピン	R7F125FLL3xFB, R7F125FLL4xFB
	80 ピン	R7F125FML3xFB, R7F125FML4xFB
	100 ピン	R7F125FPL3xFB, R7F125FPL4xFB
RL78/F22 グループ (R01UH1061JJ0050)	24 ピン	R7F122F7G3xNP, R7F122F7G4xNP
	32 ピン	R7F122FBG3xNP, R7F122FBG4xNP
	48 ピン	R7F122FGG3xFB, R7F122FGG4xFB

表 2-3 サポートデバイス(3/3)

グループ (HW マニュアル番号)	ピン数	デバイス名
RL78/L23 グループ ^{注1} (R01UH1082JJ0100)	44 ピン	R7F100LFJxFP, R7F100LFLxFP, R7F100LFG, R7F100LFE
	48 ピン	R7F100LGJxFB, R7F100LGJxNP, R7F100LGLxFB, R7F100LGLxNP, R7F100LGG, R7F100LGE
	52 ピン	R7F100LJJxFA, R7F100LJLxFA, R7F100LJG, R7F100LJE
	64 ピン	R7F100LLJxFA, R7F100LLJxFB, R7F100LLLxFA, R7F100LLLxFB, R7F100LLG, R7F100LLE
	80 ピン	R7F100LMGxFA, R7F100LMGxFB, R7F100LMJxFA, R7F100LMJxFB, R7F100LMLxFA, R7F100LMLxFB
	100 ピン	R7F100LPGxFA, R7F100LPGxFB, R7F100LPJxFA, R7F100LPJxFB, R7F100LPLxFA, R7F100LPLxFB

2.2 コンポーネント一覧

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 のサポートコンポーネント一覧です。

表 2-4 サポートコンポーネント (1/4)

✓ : サポート, - : 非サポート

No	コンポーネント	モード	RL78/G24	RL78/G25	RL78/G16	RL78/G22	RL78/G15	RL78/F23	RL78/F24	RL78/G23	備考
1	12 ビット A/D シングル・スキャン	-	-	✓	-	✓	-	-	-	✓	
2	12 ビット A/D 連続スキャン	-	-	✓	-	✓	-	-	-	-	✓
3	12 ビット A/D グループ・スキャン	-	-	✓	-	✓	-	-	-	-	✓
4	A/D コンバータ	標準モード アドバンスド・モード	✓	-	✓	-	✓	✓	✓	-	RL78/G24 の場合、A/D コンバータに「動作モード」選択用の GUI があります。他のデバイスの場合、デフォルトモードは「通常モード」となり、「動作モード」選択用の GUI は提供していません。
5	クロック出力／ブザー出力制御回路	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
6	コンパレータ	-	✓	✓	✓	-	-	✓	✓	✓	
7	D/A コンバータ	-	✓	✓	-	-	-	-	✓	✓	
8	データ・トランスマスター・コントローラ	-	✓	✓	-	✓	✓	-	✓	✓	
9	ディレイ・カウント	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
10	分周器機能	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
11	イベントリンクコントローラ	-	-	✓	-	-	✓	-	✓	✓	
12	外部イベント・カウント	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
13	IIC 通信(マスタモード)	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
14	IIC 通信(スレーブモード)	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
15	インプットキャプチャ機能	-	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
16	入力パルス間隔／周期測定	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
17	入力信号のハイ／ロウ・レベル測定	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
18	割り込みコントローラ	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	

表 2-5 サポートコンポーネント (2/4)

✓ : サポート, - : 非サポート

No	コンポーネント	モード	RL78/G23	RL78/F24	RL78/G15	RL78/F23	RL78/G22	RL78/G16	RL78/G24	RL78/F25	備考
19	インターバル・タイマ	8-bit カウント・モード	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		12-bit カウント・モード	-	-	✓	-	-	✓	-	-	
		16-bit カウント・モード	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		16-bit キャプチャ・モード	✓	-	-	-	✓	-	✓	-	
		32-bit カウント・モード	✓	-	-	-	✓	-	✓	-	
20	キー割り込み	-	✓	✓	-	✓	✓	-	✓	✓	
21	ワンショット・パルス出力	ワンショット・パルス出力	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		2入力式ワンショット・パルス出力	-	-	✓	-	-	✓	-	-	
22	アウトプットコンペア機能	-	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
23	ポート	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
24	PWM オプション・ユニット A	-	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
25	DALI 通信(コントロールデバイス)	-	-	-	-	-	-	-	✓	-	
26	DALI 通信(コントロールギア)	-	-	-	-	-	-	-	✓	-	
27	リアルタイム・クロック	-	✓	✓	-	✓	✓	✓	✓	✓	
28	PWM 出力	PWM モード	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		PWM3 モード	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
		拡張 PWM モード	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
		PWM2 モード	-	-	-	-	-	-	✓	-	
		タイマ KB3 PWM 出力カゲートモード	-	-	-	-	-	-	✓	-	
		単体動作モード (TKBCRn0 レジスタによる周期制御)	-	-	-	-	-	-	✓	-	
		単体動作モード (外部トリガ入力による周期制御)	-	-	-	-	-	-	✓	-	

表 2-6 サポートコンポーネント (3/4)

✓ : サポート, - : 非サポート

No	コンポーネント	モード	RL78/G23	RL78/F24	RL78/G15	RL78/F23	RL78/G22	RL78/G16	RL78/G24	RL78/F25	備考
28	PWM 出力	同時スタート／ストップ・モード (TKBCRn0 レジスタによる周期制御)	-	-	-	-	-	-	✓	-	
		同時スタート／ストップ・モード (外部トリガ入力による周期制御)	-	-	-	-	-	-	✓	-	
		同時スタート／ストップ・モード (マスタによる周期制御))	-	-	-	-	-	-	✓	-	
		インターリープ PFC 出力モード	-	-	-	-	-	-	✓	-	
29	リモコン信号受信機能	-	✓	-	-	-	-	-	-	-	
30	SNOOZE モード・シーケンサ	-	✓	-	-	-	✓	-	-	-	
31	SPI (CSI) 通信	送信	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		受信	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		送信／受信	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
32	方形波出力	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
33	三相 PWM 出力	リセット同期 PWM モード	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
		相補 PWM モード	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
		拡張相補 PWM モード	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
34	UART 通信	送信	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		受信	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
		送信／受信	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
35	電圧検出回路	-	✓	✓	-	✓	✓	-	✓	✓	
36	ウォッチドッグ・タイマ	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
37	ロジック & イベント・リンク・コントローラ	-	✓	-	-	-	-	-	-	-	ELCL モジュールサンプルは、ダウンロードが必要です。
38	位相計数モード	-	-	-	-	-	-	-	✓	-	
39	プログラマブル・ゲイン・アンプ	-	-	-	-	-	-	-	✓	-	
40	フレキシブル・アブリケーション・アクセラレータ	-	-	-	-	-	-	-	✓	-	

表 2-7 サポートコンポーネント (4/4)

✓ : サポート, - : 非サポート

No	コンポーネント	モード	RL78/F25	RL78/G24	RL78/G16	RL78/G22	RL78/G15	RL78/F23	RL78/G24	RL78/G16	備考
41	LCD コントローラ ／ドライバ	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
42	発振停止検出回路	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
43	外部サンプリング	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

表 2-8 サポートコンポーネント (1/3)

✓ : サポート, - : 非サポート

No	コンポーネント	モード	RL78/F22	RL78/L23	備考
1	12 ビット A/D シングル・スキャン	-	✓	-	
2	12 ビット A/D 連続スキャン	-	✓	-	
3	12 ビット A/D グループ・スキャン	-	✓	-	
4	A/D コンバータ	標準モード	-	✓	RL78/G24 の場合、A/D コンバータに動作モード選択用の GUI があります。他のデバイスの場合、デフォルトモードは通常モードとなり、動作モード選択用の GUI は提供していません。
		アドバンスド・モード	-	-	
5	クロック出力／ブザー出力制御回路	-	✓	✓	
6	コンパレータ	-	-	✓	
7	D/A コンバータ	-	-	✓	
8	データ・トランസֆァ・コントローラ	-	✓	✓	
9	ディレイ・カウント	-	✓	✓	
10	分周器機能	-	✓	✓	
11	イベントリンクコントローラ	-	-	-	
12	外部イベント・カウント	-	✓	✓	
13	IIC 通信(マスタモード)	-	✓	✓	
14	IIC 通信(スレーブモード)	-	✓	✓	
15	インプットキャプチャ機能	-	✓	✓	
16	入力パルス間隔／周期測定	-	✓	✓	
17	入力信号のハイ／ロウ・レベル測定	-	✓	✓	
18	割り込みコントローラ	-	✓	✓	
19	インターバル・タイマ	8-bit カウント・モード	✓	✓	
		12-bit カウント・モード	-	-	
		16-bit カウント・モード	✓	✓	
		16-bit キャプチャ・モード	-	✓	
		32-bit カウント・モード	-	✓	
20	キー割り込み	-	✓	✓	
21	ワンショット・パルス出力	ワンショット・パルス出力	✓	✓	
		2 入力式ワンショット・パルス出力	-	-	
22	アウトプットコンペア機能	-	✓	-	
23	ポート	-	✓	✓	
24	PWM オプション・ユニット A	-	✓	-	

表 2-9 サポートコンポーネント (2/3)

✓ : サポート, - : 非サポート

No	コンポーネント	モード	RL78/F22	RL78/L23	備考
25	DALI 通信(コントロールデバイス)	-	-	-	
26	DALI 通信(コントロールギア)	-	-	-	
27	リアルタイム・クロック	-	✓	✓	
28	PWM 出力	PWM モード	✓	✓	
		PWM3 モード	✓	-	
		拡張 PWM モード	✓	-	
		PWM2 モード	-	-	
		タイマ KB3 PWM 出力 ゲートモード	-	-	
		単体動作モード (TKBCRn0 レジスタによる周期制御)	-	✓	
		単体動作モード (外部トリガ入力による周期制御)	-	✓	
		同時スタート/ストップ・モード (TKBCRn0 レジスタによる周期制御)	-	✓	
		同時スタート/ストップ・モード (外部トリガ入力による周期制御)	-	✓	
		同時スタート/ストップ・モード (マスタによる周期制御))	-	✓	
		インターリーブ PFC 出力モード	-	✓	
29	リモコン信号受信機能	-	-	-	
30	SNOOZE モード・シーケンサ	-	-	✓	
31	SPI (CSI) 通信	送信	✓	✓	
		受信	✓	✓	
		送信／受信	✓	✓	
32	方形波出力	-	✓	✓	
33	三相 PWM 出力	リセット同期 PWM モード	✓	-	
		相補 PWM モード	✓	-	
		拡張相補 PWM モード	✓	-	
34	UART 通信	送信	✓	✓	
		受信	✓	✓	
		送信／受信	✓	✓	
35	電圧検出回路	-	✓	✓	
36	ウォッチドッグ・タイマ	-	✓	✓	

表 2-10 サポートコンポーネント (3/3)

✓ : サポート, - : 非サポート

No	コンポーネント	モード	RL78/F22	RL78/L23	備考
37	ロジック&イベント・リンク・コントローラ	-	-	✓	ELCL モジュールサンプルは、ダウンロードが必要です。
38	位相計数モード	-	-	-	
39	プログラマブル・ゲイン・アンプ	-	-	-	
40	フレキシブル・アプリケーション・アクセラレータ	-	-	-	
41	LCD コントローラ／ドライバ	-	-	✓	
42	発振停止検出回路	-	-	✓	
43	外部サンプリング	-	-	✓	

2.3 新規サポート

2.3.1 L23 サポートデバイスの追加

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 から、以下の RL78/L23 デバイスをサポートしました。

R7F100LFG, R7F100LGG, R7F100LJG, R7F100LLG, R7F100LFE, R7F100LGE, R7F100LJE,
R7F100LLE

詳細については、2.1 デバイス一覧を参照してください。

2.3.2 ELCL Flexible Circuit の自動リソース割り当て機能をサポート

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 より、ELCL Flexible Circuit コンポーネントは、論理セルのリソース割り当て／再割り当てを自動で行う新機能をサポートしました。

- リソースの自動割り当て：この機能は、ELCL ハードウェアの制限を自動的に回避して、アーキテクチャによって論理セルにリソースを割り当てることができます。

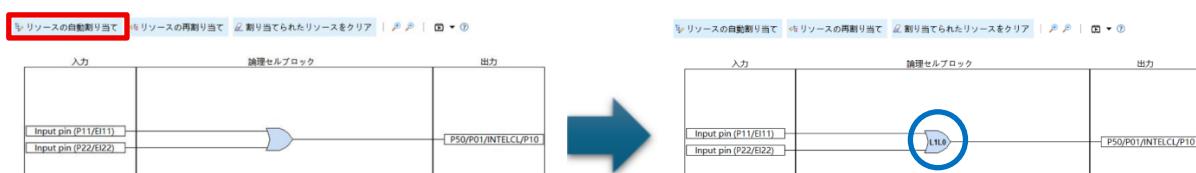


図 2-1 リソースの自動割り当て

- リソースの再割り当て：エラーが発生した場合、この機能はリソースを再割り当てして、可能な限り回路の問題を修正します。



図 2-2 リソースの再割り当て

- 割り当てられたリソースをクリア：論理セルブロックに割り当てられたすべてのリソースをクリアできます。

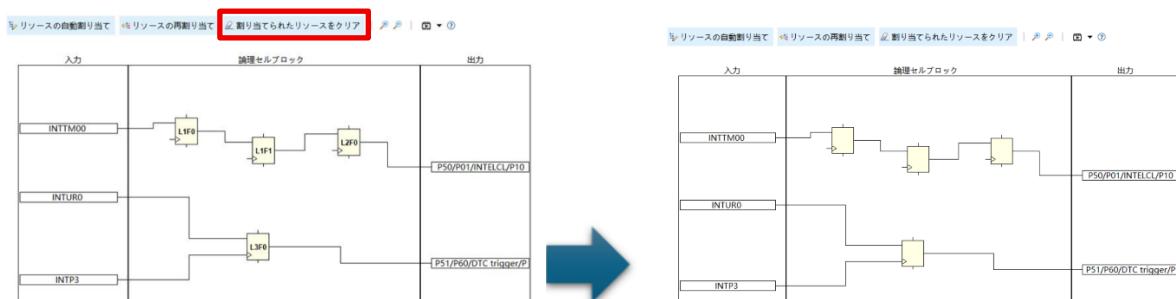


図 2-3 割り当てられたリソースをクリア

3. 変更内容

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 の変更内容について説明します。

3.1 制限の修正

表 3-1 制限の修正一覧 (1/2)

✓: 対象デバイス, -: 対象外デバイス

No	内容	RL78/G23	RL78/F23	RL78/G22	RL78/G16	RL78/G24	RL78/F25	備考
1	TMKB 割り込み名の問題を修正	-	-	-	-	-	-	

表 3-2 制限の修正一覧 (2/2)

✓: 対象デバイス, -: 対象外デバイス

No	内容	RL78/F22	RL78/L23	備考
1	TMKB 割り込み名の問題を修正	-	✓	

3.1.1 TMKB 割り込み名の問題を修正

LLVM プロジェクトを選択する場合、生成されたドライバコードの割り込み名がユーザーズマニュアル・ハードウェア編 (R01UH1082JJ0100) と同じではありません。

スマート・コンフィグレータは、r_cg_interrupt_handlers.h、inthandler.c、および r_cg_vect_table.c で TMKB 割り込み名を INT_TKBn から INT_TMKBn (n = 0-2) に変更します。

TMKB0 の使用例 :

1) r_cg_interrupt_handlers.h

修正前

```
/*
 * INT_TKB0 (0x7A)
 */
void INT_TKB0 (void) __attribute__ ((interrupt));
```

修正後

```
/*
 * INT_TMKB0 (0x7A)
 */
void INT_TMKB0 (void) __attribute__ ((interrupt));
```

2) r_cg_inthandler.c

修正前

```
/*
 * INT_TKB0 (0x7A)
 */
void INT_TKB0 (void)
{
    /* Start user code for INT_TKB0. Do not edit comment generated here */
    /* End user code. Do not edit comment generated here */
}
```

修正後

```
/*
 * INT_TMKB0 (0x7A)
 */
void INT_TMKB0 (void)
{
    /* Start user code for INT_TMKB0. Do not edit comment generated here */
    /* End user code. Do not edit comment generated here */
}
```

3) r_cg_vect_table.c

修正前

```
/*
 * INT_TKB0 (0x7A)
 */
INT_TKB0
```

修正後

```
/*
 * INT_TMKB0 (0x7A)
 */
INT_TMKB0,
```

4. RENESAS TOOL NEWS の改修履歴

RENESAS TOOL NEWS 注意事項の改修状況について記載します。

発行日	資料番号	概容	対象デバイス	改修バージョン
2021.10.01	R20TS0757	1. LLVM for Renesas RL78 C/C++ Executable Project 作成時の注意事項 2. ポート入力バッファ機能に関する注意事項 https://www.renesas.com/document/tnn/notes-e-studio-smart-configurator-plug-smart-configurator-rl78	RL78/G23	V1.2.0
2021.03.16	R20TS0822	1. e ² studio スマート・コンフィグレータでプロジェクトをビルドまたはクリーンする際の注意事項 https://www.renesas.com/document/tnn/notes-e-studio-smart-configurator-plug-smart-configurator-rl78-0	RL78/G23	V1.3.0
2022.12.01	R20TS0895	1. Board Support Program (BSP) または RL78 Software Integration System (SIS) モジュールのバージョンを変更する際の注意事項 https://www.renesas.com/document/tnn/notes-e-studio-smart-configurator-rl78-plug-smart-configurator-rl78	RL78/G23 RL78/F24 RL78/G15	V1.5.0

5. 制限事項

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 の制限事項について説明します。

5.1 制限事項一覧

表 5-1 制限事項一覧 (1/2)

✓: 対象デバイス, -: 対象外デバイス

No	内容	RL78/F25	備考
1	ヘルプの表示内容の制限	✓	✓
2	ELCL D flip flop モジュールで、GUI ワーニング表示が正しく表示されない制限	✓	-
3	ELCL モジュールの未サポート設定項目に関する制限	✓	-
4	ユーザーコード保護機能はコード生成のコンポーネントのみにサポートする制限	✓	✓
5	フレキシブル・アプリケーション・アクセラレータ(FAA)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限	-	-
6	SNOOZE モード・シーケンサ(SMS)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限	✓	-
7	Linux OS でハイコントラストテーマを使用した UI 表示に関する制限事項	✓	✓
8	Visual Studio Code で CCRL プロジェクトを使用した際の制限	-	-
9	低速モードで fCLK として選択できるのは fIH と fIM に関する制限	-	-
10	DTC に関する制限	✓	✓

表 5-2 制限事項一覧 (2/2)

✓: 対象デバイス, -: 対象外デバイス

No	内容	RL78/F22	RL78/L23	備考
1	ヘルプの表示内容の制限	✓	✓	
2	ELCL D flip flop モジュールで、GUI ワーニング表示が正しく表示されない制限	-	-	
3	ELCL モジュールの未サポート設定項目に関する制限	-	-	
4	ユーザーコード保護機能はコード生成のコンポーネントのみにサポートする制限	✓	✓	
5	フレキシブル・アプリケーション・アクセラレータ(FAA)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限	-	-	
6	SNOOZE モード・シーケンサ(SMS)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限	-	✓	
7	Linux OS でハイコントラストテーマを使用した UI 表示に関する制限事項	✓	✓	
8	Visual Studio Code で CCRL プロジェクトの使用に関する制限	-	✓	
9	低速モードで fCLK として選択できるのは fIH と fIM に関する制限	-	✓	
10	DTC のエラーに関する制限	✓	✓	

5.2 制限事項詳細

5.2.1 ヘルプの表示内容の制限

スマート・コンフィグレータのヘルプメニュー [Help Contents] を開くと、下図のように「Smart Browser」が表示されます。無視してください。

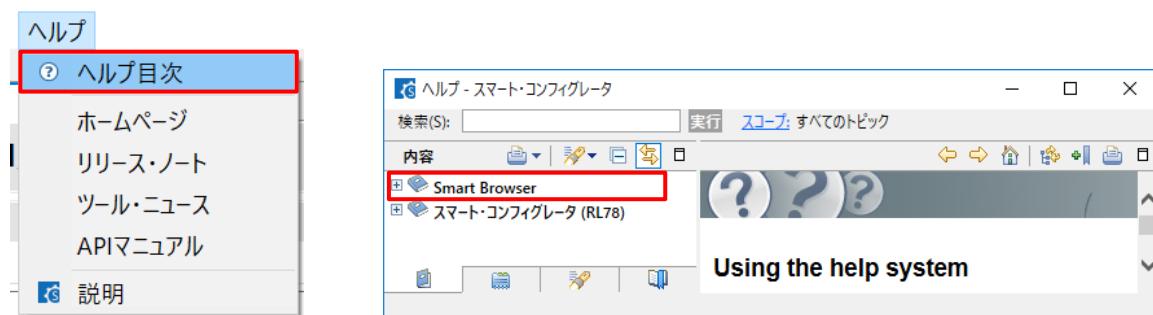


図 5-1 ヘルプメニューの [Help Contents]

5.2.2 ELCL D flip flop モジュールで、GUI ワーニング表示が正しく表示されない制限

ELCL D flip flop モジュールでイベント信号を選択時、ハードウェア仕様では同じ信号を選択できる場合でも GUI 上でワーニングが表示されます。

【回避策】デバイスのマニュアルを参照し、設定可能なイベント信号を設定してください。

GUI 上で マークが表示されますが、コード生成は可能です。

以下は、ELCL 論理セルブロック L1 フリップフロップ 0 とフリップフロップ 1 の使用例です。

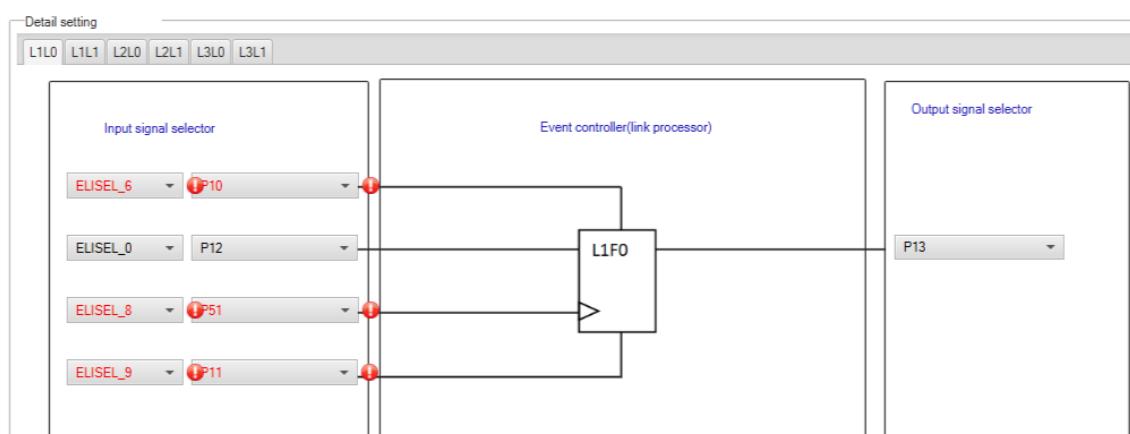


図 5-2 ELCL D flip flop モジュールの ELCL 論理セルブロック L1 フリップフロップ 0 の使用例

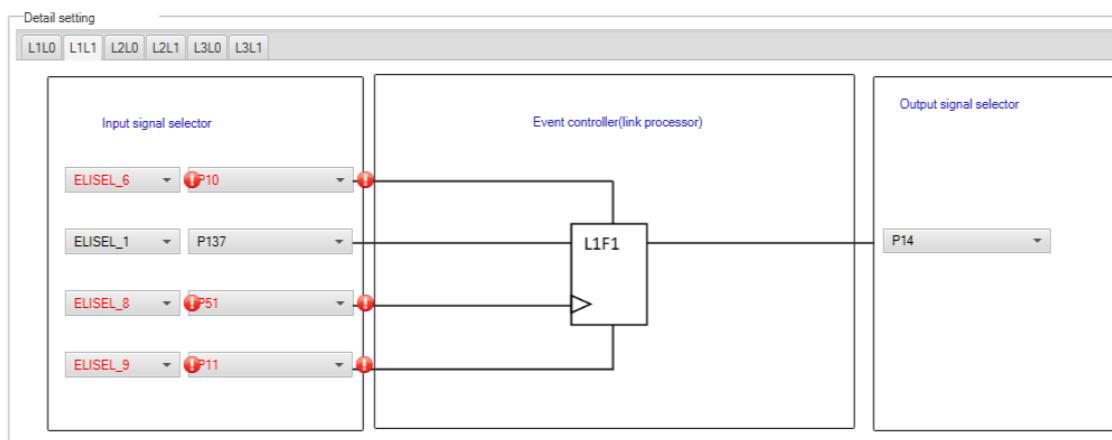


図 5-3 ELCL D flip flop モジュールの ELCL 論理セルブロック L1 フリップフロップ 1 の使用例

5.2.3 ELCL モジュールの未サポート設定項目に関する制限

以下の ELCL モジュールで、論理セルブロックの入力信号として「選択なし（0 固定）」、およびイベント信号の出力レベルに「負論理出力（反転）」を設定することができません。

- ELCL AND
- ELCL D flip flop
- ELCL EXOR
- ELCL selector
- ELCL Through

【回避策】回避策は、ありません。

5.2.4 ユーザーコード保護機能はコード生成のコンポーネントのみにサポートする制限

ユーザーコード保護機能は、コード生成コンポーネントのコード生成したファイルのみにサポートします。コード生成以外のコンポーネントではサポートしません。

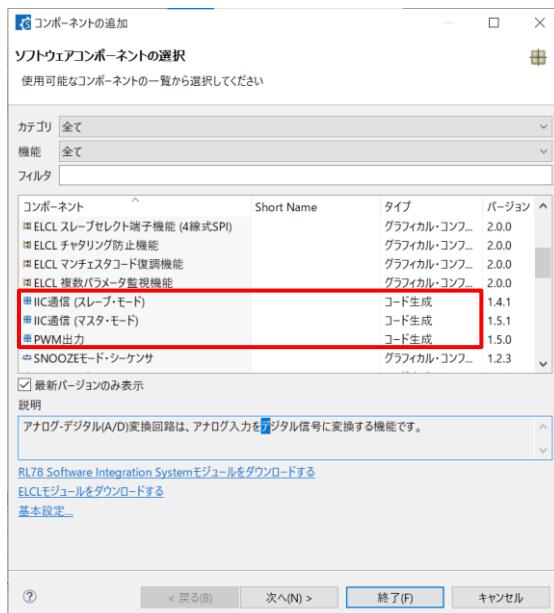


図 5-4 コード生成のコンポーネント

5.2.5 フレキシブル・アプリケーション・アクセラレータ(FAA)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.10.0 以後では、Mac OS または Linux にフレキシブル・アプリケーション・アクセラレータがサポートしません。ユーザーは Mac OS または Linux にフレキシブル・アプリケーション・アクセラレータを追加できますが、生成されたフレキシブル・アプリケーション・アクセラレータソースコードは正常にビルドできず、実行とデバッグにもできません。

5.2.6 SNOOZE モード・シーケンサ(SMS)が Mac OS または Linux にサポートしていない制限

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.10.0 以後では、Mac OS または Linux に SNOOZE モード・シーケンサがサポートしません。ユーザーは Mac OS または Linux に SNOOZE モード・シーケンサを追加できますが、生成された SNOOZE モード・シーケンサのソースコードは正常にビルドできず、実行とデバッグにもできません。

5.2.7 Linux OS でハイコントラストテーマを使用した UI 表示に関する制限事項

Linux OS で e² studio をハイコントラストテーマで使用している場合、スマート・コンフィグレータのテキストが一部表示されません。この問題を回避するには、他のテーマを使用してください。



図 5-5 ハイコントラストテーマの UI 表示

5.2.8 Visual Studio Code で CCRL プロジェクトを使用した際の制限

Visual Studio Code で CCRL プロジェクトを作成すると、正常にビルドできず、実行とデバッグが機能しません。

5.2.9 低速モードで fCLK として選択できるのは fIH と fIM に関する制限

低速モードを選択した場合、[クロック] ページで fCLK として fIH と fIM のみを使用できます。

次回リリースで修正します。

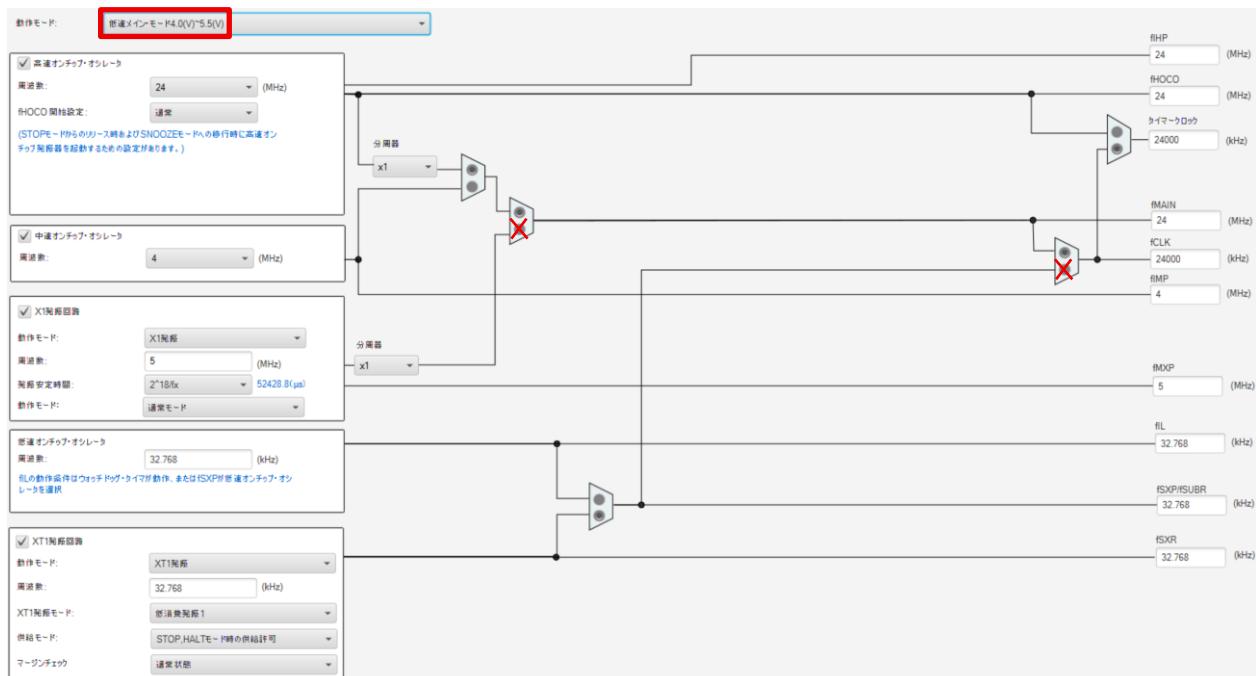


図 5-6 低速モードで fIH と fIM を fCLK として選択

5.2.10 DTC に関する制限

DTC には、いくつかのエラーがあります。次回リリースで修正します。

- チェイン転送リピート・モードでは、転送回数を設定する必要がありますが、現在のスマート・コンフィグレータでは入力できません。

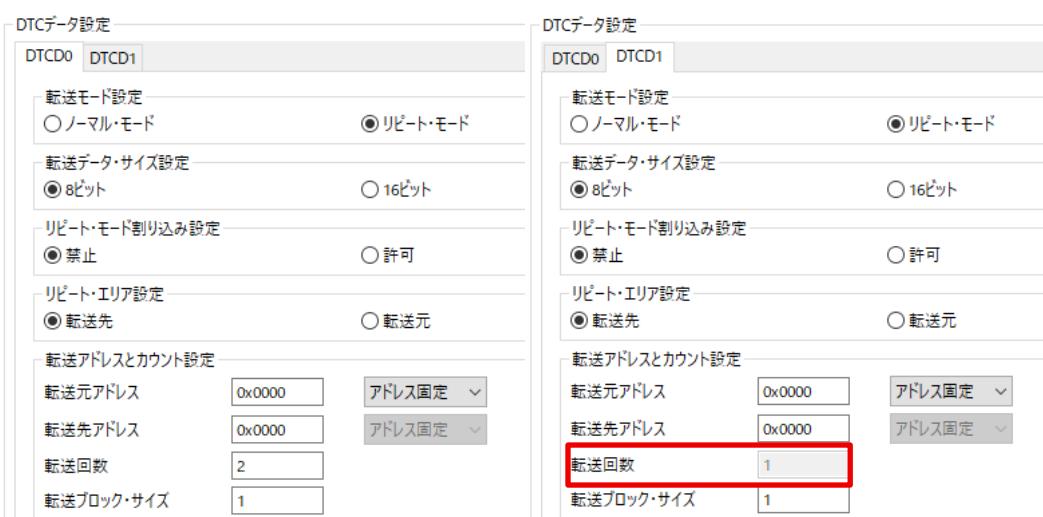


図 5-7 チェイン転送リピート・モードの転送回数

【回避策】Config_DTC.h の DTCx の転送数を手動で変更します。コードを再生成した後、再度修正してください。（x は制御データ数）

```
/* **** Macro definitions ****
...
#define _01_DTCD1_TRANSFER_BLOCKSIZE      (0x01U)    /* transfer block size */
#define _00_DTCD1_TRANSFER_BYTEx          (0x00U)    /* number of transfers */
#define _0000_DTCD1_SRC_ADDRESS          (0x0000U)
#define _0000_DTCD1_DEST_ADDRESS         (0x0000U)
...
*/
```

図 5-8 Config_DTC.h の転送回数

- チェイン転送ノーマル・モードでは、DTC チェイン転送の転送元から DTCCTx への転送回数を設定します。（x は制御データ数）



図 5-9 チェイン転送ノーマル・モードの転送回数

【回避策】DTCx の転送数を Config_DTC.h の転送元と同じように手動で変更します。コードを再生成した後、再度修正してください。（x は制御データ数）

```
/* **** Macro definitions ****
...
#define _01_DTCD0_TRANSFER_BLOCKSIZE      (0x01U)    /* transfer block size */
#define _02_DTCD0_TRANSFER_BYTEx          (0x02U)    /* number of transfers */
#define _0000_DTCD0_SRC_ADDRESS          (0x0000U)
#define _0000_DTCD0_DEST_ADDRESS         (0x0000U)
#define _01_DTCD1_TRANSFER_BLOCKSIZE      (0x01U)    /* transfer block size */
#define _00_DTCD1_TRANSFER_BYTEx          (0x00U)    /* number of transfers */
#define _0000_DTCD1_SRC_ADDRESS          (0x0000U)
#define _0000_DTCD1_DEST_ADDRESS         (0x0000U)
...
*/
```

図 5-10 Config_DTC.h の転送回数

6. 注意事項

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.15.0 の注意事項について説明します。

6.1 注意事項一覧

表 6-1 注意事項一覧 (1/2)

✓: 対象デバイス, -: 対象外デバイス

No	内容	RL78/G23	RL78/F24	RL78/G15	RL78/F23	RL78/G22	RL78/G16	RL78/G24	RL78/F25	備考
1	ビルドエラーメッセージ「セクション.bss 仮想アドレス範囲が.dtc_vectortable と重複しています」について	✓	✓	-	✓	✓	-	✓	✓	
2	スマート・コンフィグレータのインストールについて	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
3	入力キャプチャに TRDIOA0 を使用し、出力比較に TRDIOB0 を同時に使用することについて	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
4	タイマ RD 入力キャプチャ機能のパルス幅計算について	-	✓	-	✓	-	-	✓	✓	
5	コンポーネントの構成名を変更するときのインクリードパスについて	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
6	TAU の入力信号のハイ／ロウ・レベル幅測定のコンポーネントについて	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
7	CC-RL V1.12 の C++ 言語プロジェクトについて	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
8	ヘルプメニューの「リリース・ノート」「ツール・ニュース」について	✓	✓	✓	-	-	-	-	-	
9	ユーザーコード保護機能使用時の注意事項	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
10	SMS コンポーネントを使用する時 IAR ビルドエラーが発生について	✓	-	-	-	-	-	-	-	
11	[デバイスの変更] または [リソースの変更] 後に A/D 変換時間の設定について	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
12	[Hardware Debug 構成を生成] の変更について	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
13	プロジェクトをロードするときに [端子] ページでピン番号が間違っている可能性があることについて	-	-	-	-	-	-	✓	-	
14	デバイス変更時の [端子] ページで PIOR の端子割り当ての誤りについて	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
15	デバイス変更時に未サポートコンポーネントの端子が割り当てられる場合について	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	
16	プロジェクトの読み込み時に端子割り当てと端子設定が間違っている可能性があることについて	-	-	-	-	-	-	-	-	

表 6-2 注意事項一覧 (2/2)

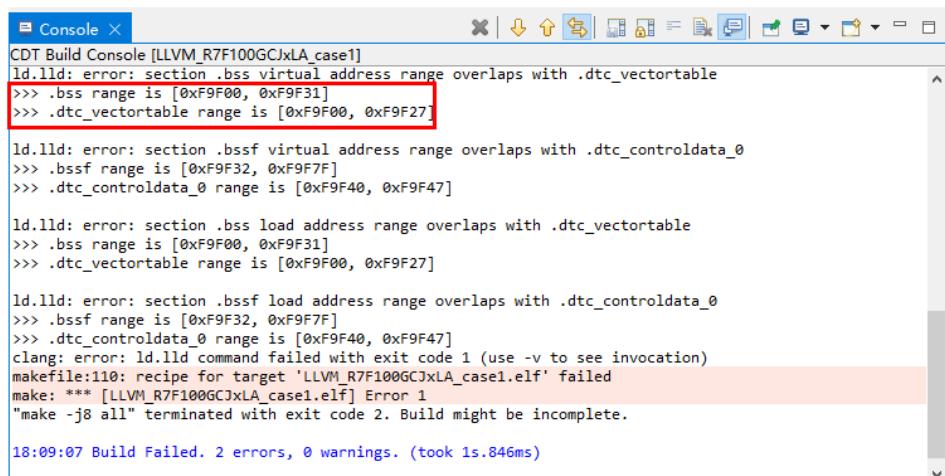
✓: 対象デバイス, -: 対象外デバイス

No	内容	RL78/F22	RL78/L23	備考
1	ビルドエラーメッセージ「セクション.bss 仮想アドレス範囲が.dtc_vectortable と重複しています」について	✓	✓	
2	スマート・コンフィグレータのインストールについて	✓	✓	
3	入力キャプチャに TRDIOA0 を使用し、出力比較に TRDIOB0 を同時に使用することについて	✓	-	
4	タイマ RD 入力キャプチャ機能のパルス幅計算について	✓	-	
5	コンポーネントの構成名を変更するときのインクリードパスについて	✓	✓	
6	TAU の入力信号のハイ／ロウ・レベル幅測定のコンポーネントについて	✓	✓	
7	CC-RL V1.12 の C++ 言語プロジェクトについて	✓	✓	
8	ヘルプメニューの「リリース・ノート」「ツール・ニュース」について	-	-	
9	ユーザーコード保護機能使用時の注意事項	✓	✓	
10	SMS コンポーネントを使用する時 IAR ビルドエラーが発生について	-	-	
11	[デバイスの変更] または [リソースの変更] 後に A/D 変換時間の設定について	✓	✓	
12	[Hardware Debug 構成を生成] の変更について	✓	✓	
13	プロジェクトをロードするときに [端子] ページで ピン番号が間違っている可能性があることについて	-	-	
14	デバイス変更時の [端子] ページで PIOR の端子割り当ての誤りについて	✓	✓	
15	デバイス変更時に未サポートコンポーネントの端子が割り当てられる場合について	✓	✓	
16	プロジェクトの読み込み時に端子割り当てと端子設定が間違っている可能性があることについて	-	✓	

6.2 注意事項詳細

6.2.1 ビルドエラーメッセージ「セクション.bss 仮想アドレス範囲が.dtc_vectortable と重複しています」について

多くのコンポーネントと DTC コンポーネントと一緒に使用すると、一部のセクション・アドレスが重複するため、ビルドエラーが発生する場合があります。



```
Console ×
CDT Build Console [LLVM_R7F100GCJxLA_case1]
ld.lld: error: section .bss virtual address range overlaps with .dtc_vectortable
>>> .bss range is [0xF9F00, 0xF9F31]
>>> .dtc_vectortable range is [0xF9F00, 0xF9F27]

ld.lld: error: section .bssf virtual address range overlaps with .dtc_controldata_0
>>> .bssf range is [0xF9F32, 0xF9F7F]
>>> .dtc_controldata_0 range is [0xF9F40, 0xF9F47]

ld.lld: error: section .bss load address range overlaps with .dtc_vectortable
>>> .bss range is [0xF9F00, 0xF9F31]
>>> .dtc_vectortable range is [0xF9F00, 0xF9F27]

ld.lld: error: section .bssf load address range overlaps with .dtc_controldata_0
>>> .bssf range is [0xF9F32, 0xF9F7F]
>>> .dtc_controldata_0 range is [0xF9F40, 0xF9F47]
clang: error: ld.lld command failed with exit code 1 (use -v to see invocation)
makefile:110: recipe for target 'LLVM_R7F100GCJxLA_case1.elf' failed
make: *** [LLVM_R7F100GCJxLA_case1.elf] Error 1
"make -j8 all" terminated with exit code 2. Build might be incomplete.

18:09:07 Build Failed. 2 errors, 0 warnings. (took 1s.846ms)
```

図 6-1 ビルドエラーメッセージ

【回避策】スマート・コンフィグレータは、「.bss」および「.bssf」セクション・アドレスを設定できません。したがって、ユーザーは、「.bss」および「.bssf」セクション・アドレスを手動で変更するか、DTC ベース・アドレスを変更して、このようなセクション・オーバーラップ・エラーを回避することを検討する必要があります。



図 6-2 DTC ベース・アドレス設定

6.2.2 スマート・コンフィグレータのインストールについて

インストールディレクトリに 64 文字以上を指定しないでください。

「指定されたパスが長すぎます」というエラーが発生し、スマート・コンフィグレータをインストールすることができません。

6.2.3 入力キャプチャに TRDIOA0 を使用し、出力比較に TRDIOB0 を同時に使用することについて

入力キャプチャ用に TRDIOA0 を設定し、出力用に TRDIOB0 を同時に設定した場合、スマート・コンフィグレータは周辺機能の競合エラーを出力しますが、このエラーメッセージを無視して、2つの機能を同時に使用できます。

6.2.4 タイマ RD 入力キャプチャ機能のパルス幅計算について

パルス幅の計算コードは、GUIでカウンタクリアトリガとして選択された入力パルス幅を除いて、2つの割り込み発生の間にカウンタがクリアされることを前提としています。

例えば、「TRDGRA0 入力キャプチャによってクリア」が選択されている場合、TRDIOA0 パルス幅計算のみがカウンタクリアを処理し、他の入力パルス幅計算はカウンタクリアを処理しません。

```

static void __near r_Config_TRD0_trd0_interrupt(void)
{
    uint16_t tmrd_pul_a_cur = TRDGRA0;
    uint16_t tmrd_pul_b_cur = TRDGRB0;
    uint16_t tmrd_pul_c_cur = TRDRC0;
    uint16_t tmrd_pul_d_cur = TRDRD0;
    uint8_t trdier0_temp = TRDIER0;

    TRDIER0 = 0x0001;

    /* overflow process */
    if ((TRDSR0 & _10_TRD_INTOV_GENERATE_FLAG) == _10_TRD_INTOV_GENERATE_FLAG)
    {
        TRDSR0 &= (~10_TRD_INTOV_GENERATE_FLAG);
        g_tmrd0_ovf_a += 10;
        g_tmrd0_ovf_b += 10;
        g_tmrd0_ovf_c += 10;
        g_tmrd0_ovf_d += 10;
    }

    /* TRDGRA0 input capture interrupt */
    if ((TRDSR0 & _01_TRD_INTA_GENERATE_FLAG) == _01_TRD_INTA_GENERATE_FLAG)
    {
        TRDSR0 &= (~01_TRD_INTA_GENERATE_FLAG);
        if (0U == g_tmrd0_ovf_a)
        {
            g_tmrd0_active_width_a = (uint32_t)tmrd_pul_a_cur;
        }
        else
        {
            g_tmrd0_active_width_a = (uint32_t)((0x10000UL * (uint32_t)g_tmrd0_ovf_a) + (uint32_t)tmrd_pul_a_cur);
            g_tmrd0_ovf_a = 0U;
        }
        g_tmrd0_inactive_width_a = 0UL; // パルス幅計算ハンドラ・カウンタがクリアされます。
    }

    /* TRDGRB0 input capture interrupt */
    if ((TRDSR0 & _02_TRD_INTB_GENERATE_FLAG) == _02_TRD_INTB_GENERATE_FLAG)
    {
        TRDSR0 &= (~02_TRD_INTB_GENERATE_FLAG);
        if (0U == g_tmrd0_ovf_b)
        {
            g_tmrd0_active_width_b = (uint32_t)((uint32_t)tmrd_pul_b_cur - (uint32_t)g_tmrd0_trdgrib_old);
        }
        else
        {
            g_tmrd0_active_width_b = (uint32_t)((0x10000UL * (uint32_t)g_tmrd0_ovf_b) + (uint32_t)tmrd_pul_b_cur);
            g_tmrd0_ovf_b = 0U;
        }
        g_tmrd0_inactive_width_b = 0UL; // パルス幅の計算では、カウンタクリアは処理されません。
        g_tmrd0_trdgrib_old = tmrd_pul_b_cur;
    }
}

```

図 6-3 インプットキャプチャ機能のカウンタクリア設定

6.2.5 コンポーネントの構成名を変更するときのインクルードパスについて

e² studio のスマート・コンフィグレータで生成したフォルダまたはファイルのインクルードパス設定変更後にコンポーネントの構成名を変更すると、コード生成時にインクルードパスの設定が正しく反映されません。ビルドエラーが発生する場合がありますので、インクルードパスを手動で更新してください。

インクルードパスの設定を変更したフォルダまたはファイルには、右上に鍵マーク (🔒) が表示されます。

以下は、インターバル・タイマ・コンポーネントの構成名を変更した後に、インクルードパスを更新する方法の一例です。



図 6-4 インターバル・タイマ・コンポーネントの構成名変更前

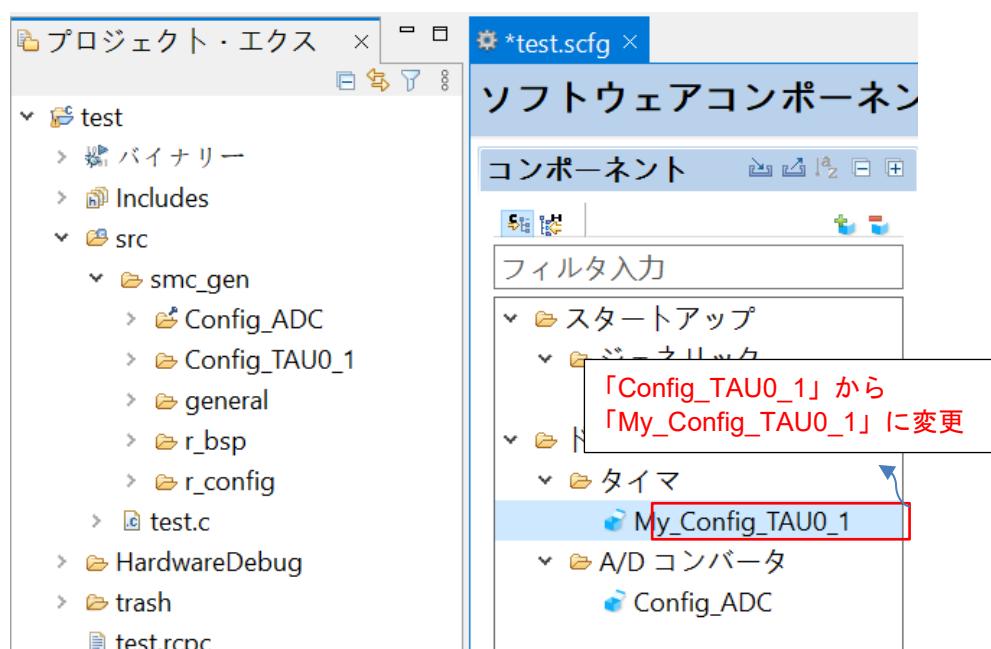


図 6-5 インターバル・タイマ・コンポーネントの構成名変更後

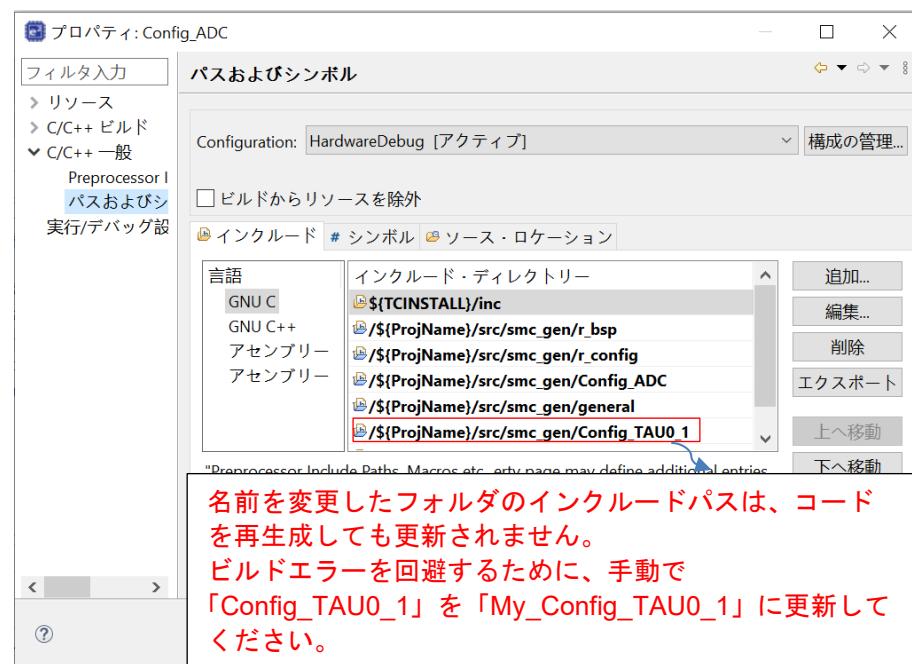


図 6-6 「Config_ADC」のインクルードパス設定

6.2.6 TAU の入力信号のハイ／ロウ・レベル幅測定のコンポーネントについて

TAU の入力信号のハイ／ロウ・レベル幅測定のコンポーネントを使用する場合、TImn 入力パルスにノイズフィルタ機能を使用した後、ハイ／ロウ・レベル幅の最小値は GUI に表示の最小値の 2 倍より大きくなる必要があることを確認してください。

たとえば、ハイ／ロウ・レベル幅の最小値は 0.032us (最小値) ですが、ノイズフィルタ機能を使用する場合、幅の最小値は 0.064us にする必要があります。



図 6-7 ハイ／ロウ・レベル幅 GUI 表示値

6.2.7 CC-RL V1.12 の C++ 言語プロジェクトについて

CC-RL V1.12 C++ 言語プロジェクトはプレビュー機能のため、エディタ内に「EI()」等のダミーエラーがあります。ただし、これらの問題はプログラム動作への影響がありません。無視してください。

```

2
19
21
22 * DISCLAIMER
23
24 * File Name   : Smart_Configurator_CPP_Example.cpp
25
26 #ifndef __cplusplus
27     extern "C" {
28         #endif
29         #include "r_smc_entry.h"
30     #endif
31
32
33
34     int main(void);
35
36     int main(void)
37     {
38         EI();
39         return 0;
40     }

```

図 6-8 CC-RL V1.12 C++ プロジェクトに CODAN について

6.2.8 ヘルプメニューの「リリース・ノート」「ツール・ニュース」について

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.14.0 以前のバージョンをご使用の場合、ヘルプメニューの「リリース・ノート」「ツール・ニュース」を選択した際に正しいページが表示されません。

V1.14.0 以前のバージョンを使用する場合は、下記の URL にアクセスしてください。

リリースノート : [https://www.renesas.com/ja/software-tool/rl78-smart-configurator?documents-type-filter=%E3%83%AA%E3%83%BC%E3%82%B9%E3%83%8E%E3%83%BC%E3%83%88#documents](https://www.renesas.com/ja/software-tool/rl78-smart-configurator?documents-type-filter=%E3%83%AA%E3%83%AA%E3%83%BC%E3%82%B9%E3%83%8E%E3%83%BC%E3%83%88#documents)

ツールニュース : <https://www.renesas.com/ja/software-tool/rl78-smart-configurator?documents-type-filter=%E3%83%84%E3%83%BC%E3%83%AB%E3%83%8B%E3%83%A5%E3%83%BC%E3%82%B9%E3%83%8D%E3%83%AA%E3%83%BC%E3%82%BC%E3%82%B9#documents>



図 6-9 ヘルプメニューの「リリース・ノート」「ツール・ニュース」

6.2.9 ユーザーコード保護機能使用時の注意事項

ユーザーコード保護機能を使用する場合、下記の指定タグを使用して、ユーザーコードを追加してください。指定タグが完全に一致しない場合は、コード生成時に、ユーザーコードは保護されません。

```
/* Start user code */  
コメントの間にユーザーコードを追加  
/* End user code */
```

ユーザーコード保護機能はコード生成コンポーネントが生成したファイルのみサポート対象となります。そのため、コード生成コンポーネント以外のコンポーネントでは、ユーザーコード保護機能は使用できません。

6.2.10 SMS コンポーネントを使用する時 IAR ビルドエラーが発生について

SMS コンポーネントを使用している場合、IAR Embedded Workbench で以下のビルドエラー(図 6-11 参照)が発生する場合は、プロジェクトの [Options...] -> [Custom Build] ページでビルド順序の設定を確認してください。

1) IAR Embedded Workbench V5.10 を使用する場合は、「Run before compiling/assembling」を選択します(図 6-11 参照)。

2) IAR Embedded Workbench V4.21 を使用する場合は、「Run this tool before all other tools」にチェックを入れます(図 6-12 参照)。

上記の設定により、このビルドエラーを解決できます。



図 6-10 IAR ビルドエラー

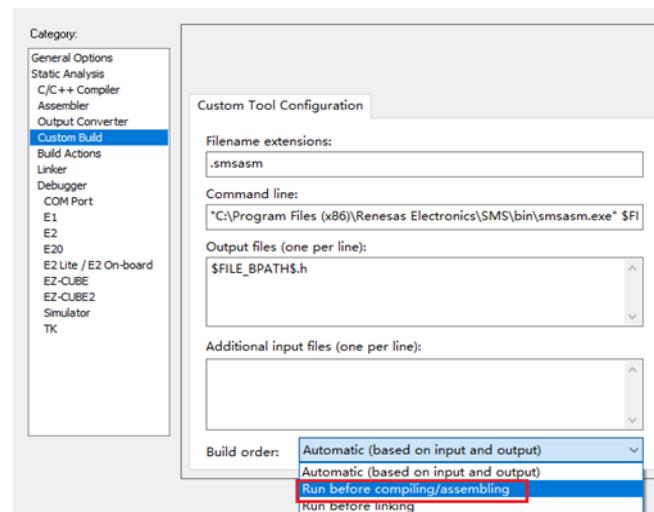


図 6-11 IAR Embedded Workbench V5.10 を使用する場合

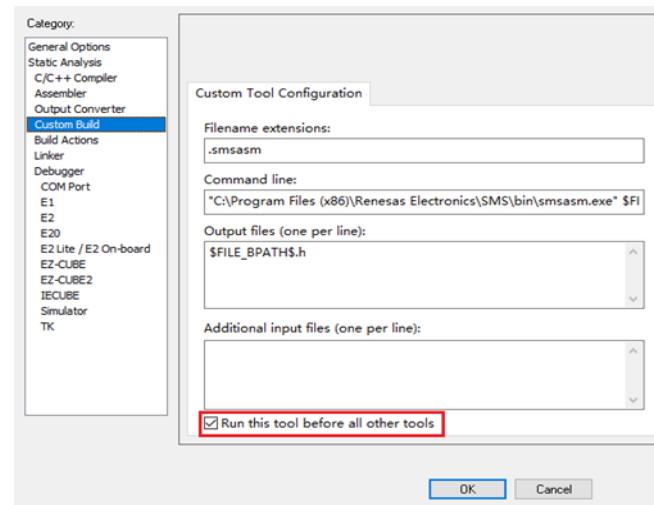


図 6-12 IAR Embedded Workbench V4.21 を使用する場合

6.2.11 [デバイスの変更] または [リソースの変更] 後に A/D 変換時間の設定について

[デバイスの変更] (例 : RL78/G23 から RL78/G24 へ変更) を行った後、A/D 変換時間の設定が保持できなくなります。デバイス変更の際、A/D 変換時間も変更され、再計算された結果が保存されます。デバイス変更した場合は、再計算された結果で問題ないことを確認してください。

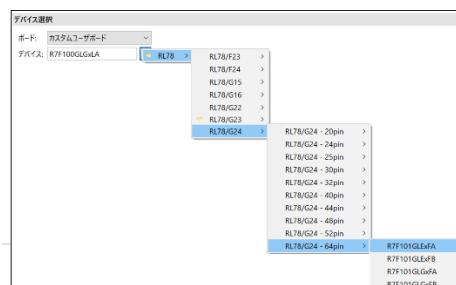


図 6-13 デバイスの変更の場合



図 6-14 A/D 変換時間

[リソースの変更] (例 : A/D 標準モードから A/D アドバンスドモードへ変更) を行った後、A/D 変換時間の設定が保持できません。

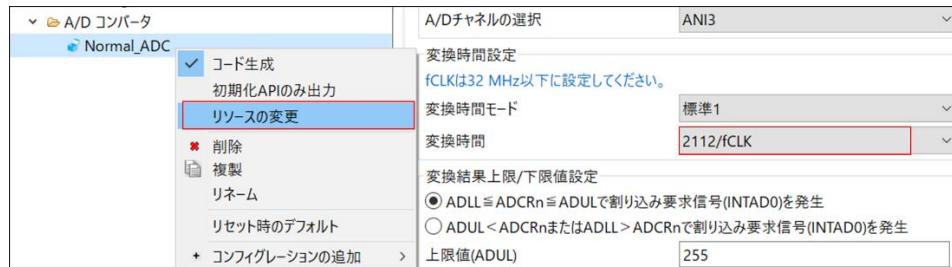


図 6-15 [リソースの変更]の動作

6.2.12 [Hardware Debug 構成を生成] の変更について

新規なプロジェクトを作成する時にターゲットボード (カスタムを除く) を選択した場合は、[Hardware Debug 構成を生成] の選択を変更しないでください。その理由は、[Hardware Debug 構成を生成] がターゲットボードによってデフォルトで選択されるためです。ユーザーの変更設定はスマート・コンフィグレータに反映されません。

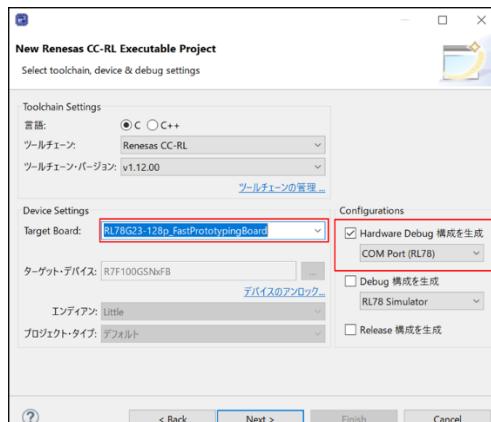


図 6-16 ターゲットボードを選択した場合

6.2.13 プロジェクトをロードするときに [端子] ページでピン番号が間違っている可能性があることについて

48/52/64 ピンのプロジェクトをロードするときに、SCL00、SDA00、SI00、SO00、SCK00 のピン番号が間違っている可能性があります。ユーザーはこれらのピンを手動で再割り当てる必要があります。

使用する	機能	PIOR	端子割り当て	端子番号	方向	備考	コメント
<input checked="" type="checkbox"/>	RxD0	PIOR06, P...	P16/AN126/CCD00/TI01/TO01/INT1	16	-	設定されていません	この端子を初期化するコ...
<input type="checkbox"/>	SCK00	PIOR01	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	
<input type="checkbox"/>	SCL00	PIOR01	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	
<input type="checkbox"/>	SDA00	PIOR01	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	
<input type="checkbox"/>	SI00	PIOR01	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	
<input checked="" type="checkbox"/>	SO00	PIOR01	設定されていません	-	O	設定されていません	この端子を初期化するコ...
<input type="checkbox"/>	TxD0	PIOR06, P...	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	
<input type="checkbox"/>	SSI00	PIOR01	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	

図 6-17 [端子] ページの端子番号の誤り

6.2.14 デバイス変更時の [端子] ページで PIOR の端子割り当ての誤りについて

デバイス変更を行った際に (RL78/G23 から RL78/F24 に変更など)、PIOR の設定に応じて PIOR の端子割り当てが自動的に変更される場合があります。端子が競合している場合、スマート・コンフィグレータは端子競合メッセージを出力し、端子割り当ては自動的に変更されません。そのため、端子を手動で再割り当てる必要があります。

使用する	機能	PIOR	端子割り当て	端子番号	方向	備考	コメント
<input type="checkbox"/>	RxD2	PIOR1	設定されていません	設定されていません	なし	ソフトウェアコンポーネントにより使用されていますが、割り当てられていません	
<input type="checkbox"/>	RxD0	PIOR1	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	
<input type="checkbox"/>	SCK00	PIOR1	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	
<input type="checkbox"/>	SCK01	PIOR1	設定されていません	設定されていません	なし	設定されていません	

図 6-18 [端子] ページの PIOR 端子割り当てエラー

6.2.15 デバイス変更時に未サポートコンポーネントの端子が割り当てられる場合について

デバイス変更後（例：RL78/L23 から RL78/G15 への変更など）、コンポーネントが存在しないにもかかわらず、端子割り当てが「使用する」のままになることがあります。端子が「使用する」で、変更後のデバイスにその端子が存在する場合、スマート・コンフィグレータは端子割り当てを自動的に変更しません。そのため、端子を手動で再割り当てる必要があります。



図 6-19 デバイス変更後のコンポーネント未サポート

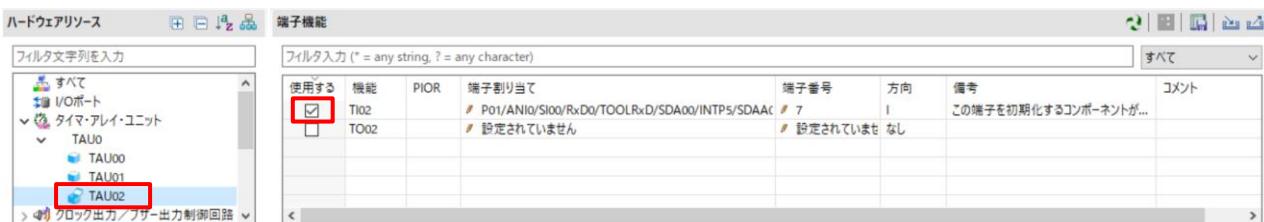


図 6-20 デバイス変更後に未サポートコンポーネントの端子割り当てが「使用する」

6.2.16 プロジェクトの読み込み時に端子割り当てと端子設定が間違っている可能性があるについて

RL78 スマート・コンフィグレータ V1.14.0 より、R7F100LPGxFA、R7F100LPJxFA、R7F100LPLxFA の RL78/L23 100 ピン LQFP パッケージに対応しました。

R7F100LPGxFA、R7F100LPJxFA、R7F100LPLxFA で作成したプロジェクトを RL78 スマート・コンフィグレータ V1.13.0 で読み込むと、端子割り当てや端子設定が間違っている可能性があります。以下は例です。

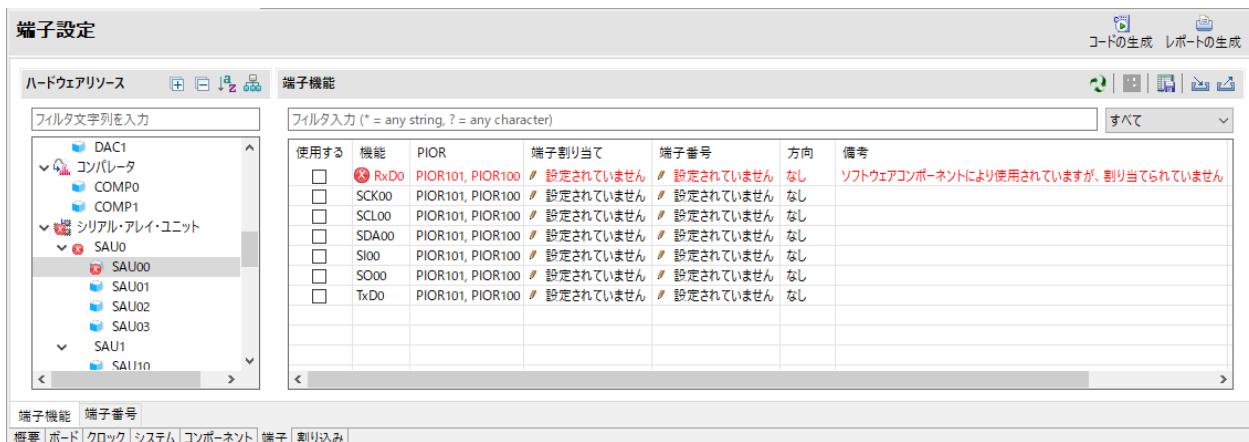


図 6-21 [端子] ページの RxDO 未割り当て

```
void R_UART0_Create(void)
{
    ...
    SO00 |= _0001_SAU_CHANNEL0_INVERTED;      /* output level reverse */
    SOE0 |= _0001_SAU_CHO_OUTPUT_ENABLE;       /* enable UART0 output */
    PFOE1 &= 0xFEU; /* only used for input to ELCL, not for TxD0 pin */
    R_UART0_Create_UserInit();
}
```

図 6-22 [端子] ページの RxDO 未割り当て

【回避策】[デバイスの変更] で同じデバイスを選択し、デバイス変更を実行します。次に、[端子] ページのすべての端子を手動で確認して、再割り当てします。コードを再生成すると、端子設定は正しく生成されます。

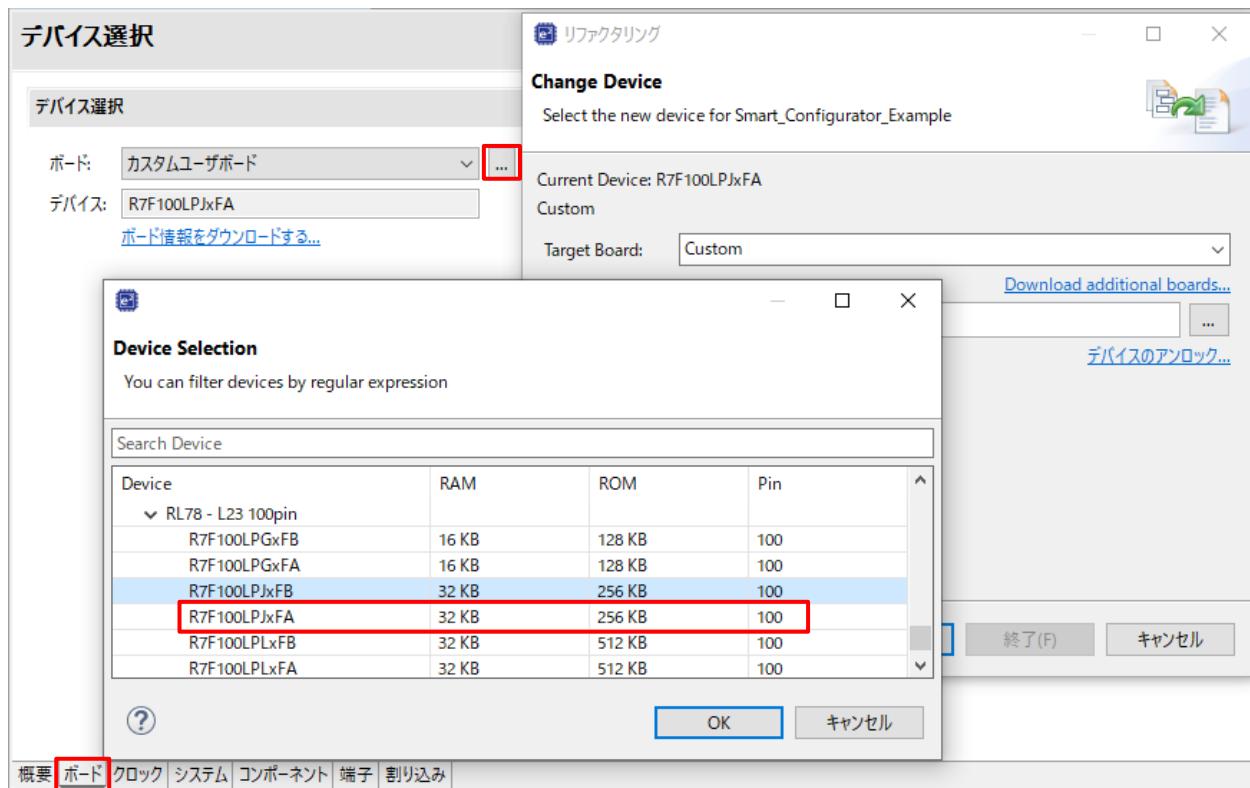


図 6-23 [ボード] ページのデバイス変更

改訂記録

Rev.	セクション	改訂内容
1.00	-	新規作成

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うと、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、ノイズ幅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。

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

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。