

# RENESAS TECHNICAL UPDATE

〒211-8668 神奈川県川崎市中原区下沼部1753  
 ルネサス エレクトロニクス株式会社  
 問合せ窓口 <http://japan.renesas.com/contact/>  
 E-mail: [csc@renesas.com](mailto:csc@renesas.com)

製品分類	MPU & MCU	発行番号	TN-RX*-A287A/J*****Üev.	第1版
題名	RX62Nグループ、RX621グループ CAN モジュールに関するユーザーズマニュアルの誤記訂正		情報分類	技術情報
適用製品	RX62Nグループ、RX621グループ	対象ロット等	関連資料	RX62Nグループ、RX621グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編 Rev.1.30 (R01UH0033JJ0130)
		全ロット		

RX62Nグループ、RX621グループユーザーズマニュアル ハードウェア編のCANモジュール章において誤記がありましたので、以下のとおり訂正いたします。

## 〈訂正内容〉

### •Page 1579 of 1974

32.2.19 BLIFフラグの説明を以下のとおり訂正、加筆いたします。

#### 【誤】

CANモジュールがCANオペレーションモードの間、CANバス上に32の連続するドミナントビットを検出すると、BLIF **ビット**は“1”になります。

“1”になった後、次の**どちらかで再検出**します。

- この**ビット**を“1”から“0”にした後、レセプティブビットを検出。
- この**ビット**を“1”から“0”にした後、CANリセットモード**またはCAN Haltモード**に移行し、再度CANオペレーションモードに移行。

#### 【正】

CANモジュールがCANオペレーションモードの間、CANバス上に32の連続するドミナントビットを検出すると、BLIF **フラグ**は“1”になります。

“1”になった後、次の**いずれかの条件が成立するとバスロックを再検出**できるようになります。

- この**フラグ**を“1”から“0”にした後、レセプティブビットを検出(**バスロック解消**)。
- この**フラグ**を“1”から“0”にした後、CANリセットモードに移行し、再度CANオペレーションモードに移行(**内部リセット**)。

•Page 1586 of 1974

図32.9に以下のとおり注3を追加いたします。

【誤】

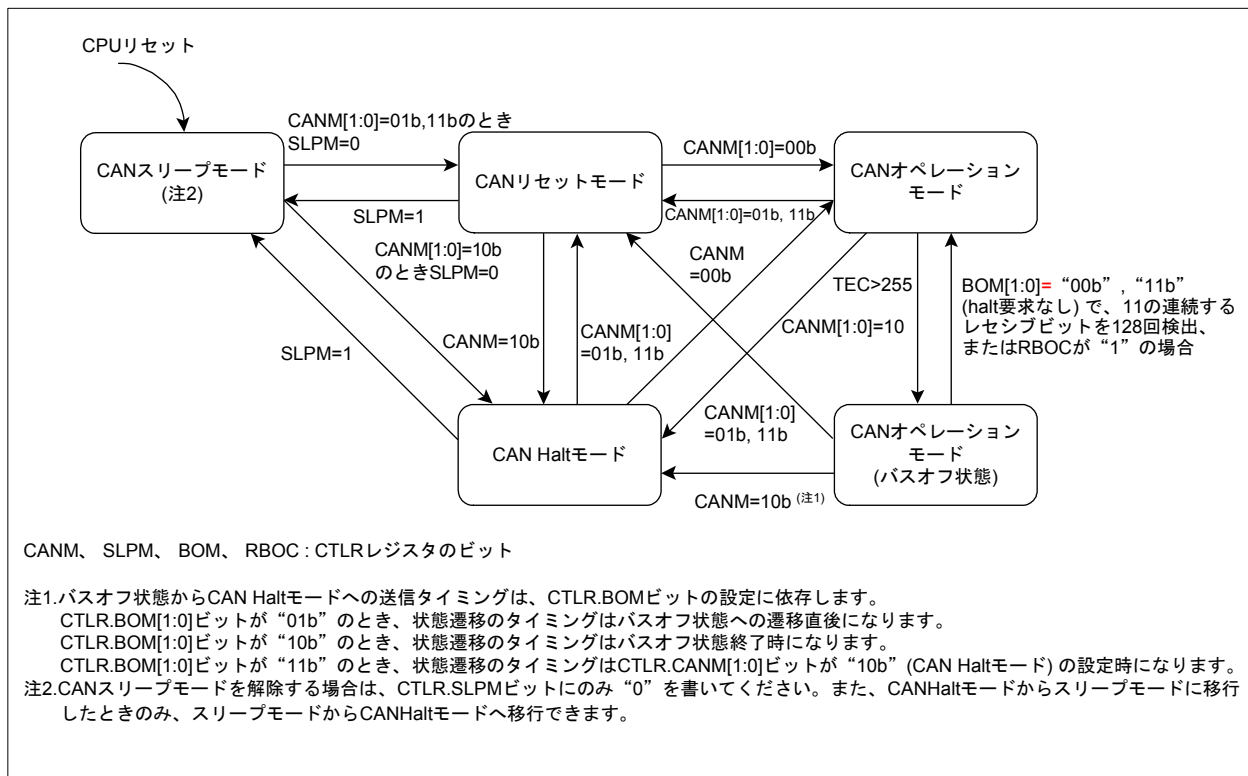


図 32.9 CAN動作モード間の移行

【正】

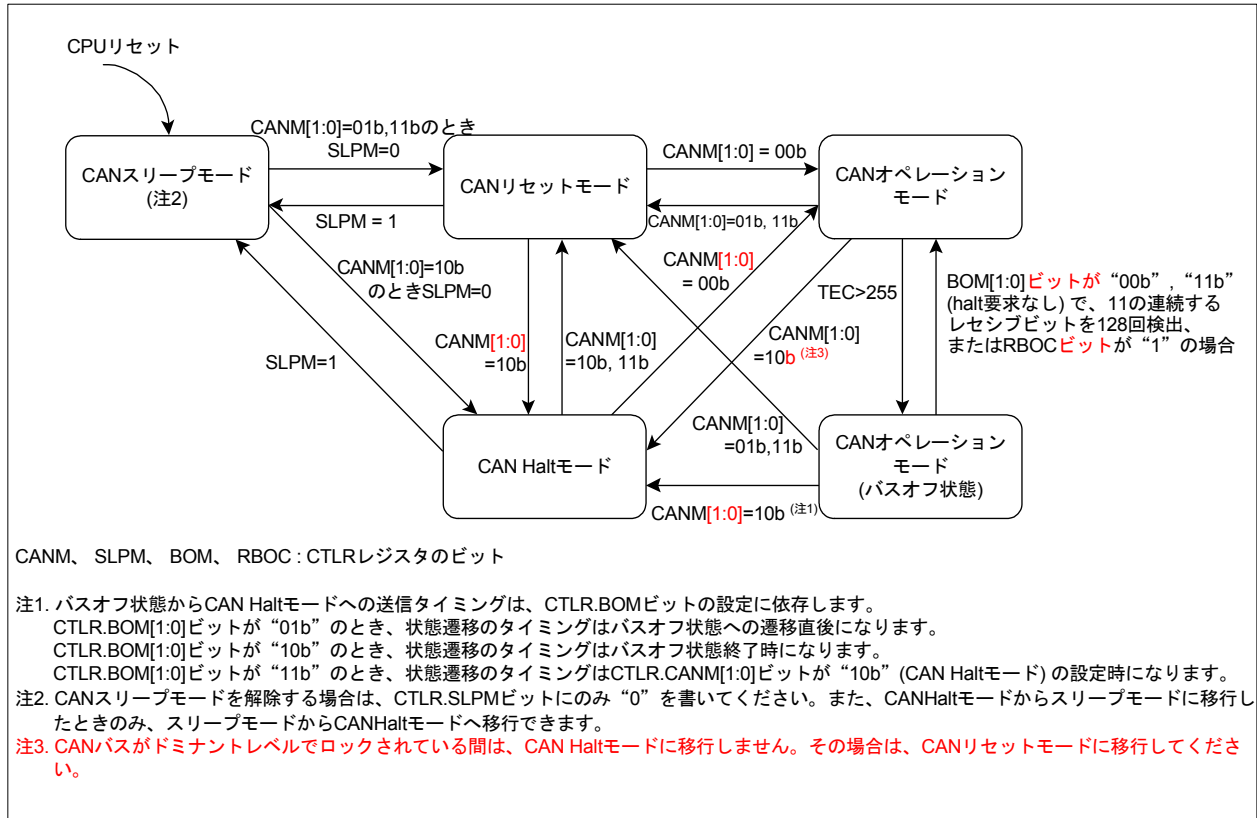


図 32.9 CAN 動作モード間の移行

•Page 1588 of 1974

表32.9を以下のとおり加筆、訂正いたします。

【誤】

表32.9 CANリセットモードとCAN Haltモードでの動作

モード	受信	送信	バスオフ
CANリセットモード (強制移行) CANM[1:0] = "11b"	CANモジュールは受信メッセージの終了を待たずにCANリセットモードに移行	CANモジュールはメッセージ送信の終了を待たずにCANリセットモードに移行	CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待たずにCANリセットモードに移行
CANリセットモード CANM[1:0] = "01b"	CANモジュールは受信メッセージの終了を待ってCANリセットモードに移行	CANモジュールはメッセージ送信の終了を待ってCANリセットモードに移行(注1、注4)	CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待たずにCANリセットモードに移行
CAN Haltモード	CANモジュールは受信メッセージの終了を待ってCAN Haltモードに移行(注2、注3)	CANモジュールはメッセージ送信の終了を待ってCAN Haltモードに移行(注1、注4)	[BOM[1:0]ビットが"00b"の場合] CANモジュールはバスオフ復帰後のみ、プログラムのHalt要求を受け付ける [BOM[1:0]ビットが"01b"の場合] CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待たずに自動的にCAN Haltモードに移行(プログラムのHalt要求とは無関係に) [BOM[1:0]ビットが"10b"の場合] CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待って自動的にCAN Haltモードに移行(プログラムのHalt要求とは無関係に) [BOM[1:0]ビットが"11b"の場合] CANモジュールはバスオフ中にプログラムによるHalt要求があると、CAN Haltモードに移行(バスオフ復帰の終了を待たずに)

BOM[1:0]ビット: CTRLレジスタのビット

- 注1. いくつかのメッセージが送信要求されている場合、最初の送信完了後にモードを移行します。サスペンドトランスミッション中にCANリセットモードが要求されている状態では、バスアイドルになったとき、次の送信が終了したとき、またはCANモジュールが受信になったときに、モードを移行します。
- 注2. CANバスがドミナントレベルでロックされた場合、EIFRレジスタのBLIFビットをモニタすると、プログラムはバスロック状態を検出できます。
- 注3. CAN Haltモードが要求された後、受信中にCANバスエラーが発生すると、ただちにCAN Haltモードに移行します。
- 注4. CANリセットモードまたはCAN Haltモードが要求された後、送信中にCANバスエラーまたはCANアービトレーションロストが発生すると、CANモジュールの動作モードはただちに要求されたCANモードに移行します。

【正】

表32.9 CANリセットモードとCAN Haltモードでの動作

モード	受信	送信	バスオフ
CANリセットモード (強制移行) CANM[1:0] = "11b"	CANモジュールは受信メッセージの終了を待たずにCANリセットモードに移行	CANモジュールはメッセージ送信の終了を待たずにCANリセットモードに移行	CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待たずにCANリセットモードに移行
CANリセットモード CANM[1:0] = "01b"	CANモジュールは受信メッセージの終了を待たずにCANリセットモードに移行	CANモジュールはメッセージ送信の終了を待ってCANリセットモードに移行(注1、注4)	CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待たずにCANリセットモードに移行
CAN Haltモード	CANモジュールは受信メッセージの終了を待ってCAN Haltモードに移行(注2、注3)	CANモジュールはメッセージ送信の終了を待ってCAN Haltモードに移行(注1、注2、注4)	[BOM[1:0]ビットが"00b"の場合] CANモジュールはバスオフ復帰後のみ、プログラムのHalt要求を受け付ける [BOM[1:0]ビットが"01b"の場合] CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待たずに自動的にCAN Haltモードに移行(プログラムのHalt要求とは無関係に) [BOM[1:0]ビットが"10b"の場合] CANモジュールはバスオフ復帰の終了を待って自動的にCAN Haltモードに移行(プログラムのHalt要求とは無関係に) [BOM[1:0]ビットが"11b"の場合] CANモジュールはバスオフ中にプログラムによるHalt要求があると、CAN Haltモードに移行(バスオフ復帰の終了を待たずに)

**CANM[1:0]ビット、BOM[1:0]ビット: CTLRレジスタのビット**

- 注1. いくつかのメッセージ**送信**が要求されている場合、最初の**メッセージ送信**が完了した後にモードを移行します。サスペンドトランスミッション中にCANリセットモードが要求されている状態では、バスアイドルになったとき、次の送信が終了したとき、またはCANモジュールが受信になったときに、モードを移行します。
- 注2. CANバスがドミナントレベルでロックされた場合、EIFR.BLIF **フラグ**をモニタすると、プログラムはバスロック状態を検出できます。**CANバスがドミナントレベルでロックされている間は、CAN Haltモードに移行しません。この場合は、CANリセットモードに移行してください。**
- 注3. CAN Haltモードが要求された後、受信中にCANバスエラーが発生すると、ただちにCAN Haltモードに移行します**(ただし、CANバスがドミナントレベルでロックされている場合は、CAN Haltモードに移行しません)**。
- 注4. CANリセットモードまたはCAN Haltモードが要求された後、送信中にCANバスエラーまたはCANアービトレーションロストが発生すると、CANモジュールの動作モードはただちに要求された**動作モード**に移行します**(ただし、CANバスがドミナントレベルでロックされている場合は、CAN Haltモードに移行しません)**。

以上