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ものですが、誤りがな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

- 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て、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が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。



M16C/80 グループ

ソフトウエアリセット判定方法

1. 要約

この資料では、ソフトウェアリセット/パワーオンリセットの判定方法を説明し、応用例を掲載しています。

2. はじめに

この資料で説明する応用例は、次のマイコン、条件での利用に適用されます。

・マイコン : M16C/80 グループ

M16C/80 グループと同様の SFR(周辺装置制御レジスタ)を持つ他の M16C ファミリでも本プログラムを使用することができます。ただし、一部の機能を機能追加等で変更している場合がありますのでマニュアルで確認してください。このアプリケーションノートをご使用に際しては十分な評価を行ってください。



3. 応用例の説明

ソフトウェアリセット/ハードウェアリセットの判定方法を説明します。

<ソフトウェアリセット判定仕様>

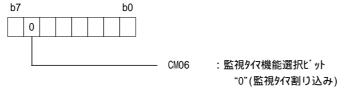
ソフトウェアリセットでは、内部 RAM の内容を保持するので、これを利用し、ソフトウェアリセット 直前で、内部 RAM にソフトウェアリセットを示すためのデータ(ソフトウェアリセット判定用データ) の書き込みを行う。リセット解除後の初期設定処理部では、このソフトウェアリセット判定用データ からリセットの種別を判別する。判別後、ソフトウェアリセット判定用データは初期化する。 この方法の場合、リセットの種別を判別できない以下のタイミングがあるので注意してください。

- ・ソフトウェアリセット実行によるリセット解除から内部 RAM 領域のソフトウェアリセット判定用 データの初期化が完了するまでの間にハードウェアリセットが発生した場合。
- ・ソフトウェアリセット実行直前にハードウェアリセットが発生した場合。

監視タイマ割り込み内で、ソフトウェアリセットを実行し、リセットの種別を判定する場合の例を 3.1 項に示します。

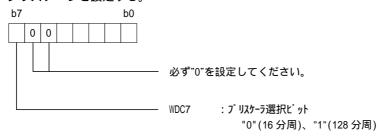
3.1 判定方法

- 「3. 応用例の説明」を実現するための設定手順を示します。各レジスタの詳細は、M16C/80 グループのデータシートを参照願います。
 - (1) システムクロック制御レジスタ O(CMO)を設定する。
 - ・監視タイマ機能選択ビットを "監視タイマ割り込み"にする。



(注): このレジスタを書き換える場合、プロテクトレジスタ(000A16 番地)のピット 0 を "1"にしてください。

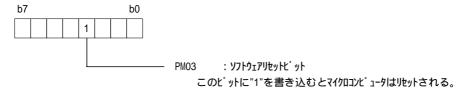
- (2) 監視タイマ制御レジスタ(WDC)を設定する。
 - ・プリスケーラを設定する。



- (3) 監視タイマスタートレジスタ(WDTS)を設定する。
 - ・このレジスタに対する書き込みで、監視タイマは初期化されスタートする。
- (4) 監視タイマ割り込み発生
 - ・監視タイマのアンダーフローにより監視タイマ割り込みが発生する。



- (5) ソフトウェアリセット判定用データをセットする。
 - ・ソフトウェアリセット時には、内部 RAM のデータは保持されるので、内部 RAM 上のソフトウェアリセット判定用データをセットする。
 - (注) ソフトウェアリセット判定用データは最低でも 20~30Byte は使用するようにしてください。 パワーオンによるハードウェアリセットでは、内部 RAM は不定となりますので、偶然の一致 をさけるため、内部 RAM 領域で使用するデータ領域が多いほど信頼性は向上します。 また、内部 RAM 領域に設定する判定用データは、信頼性向上の意味で同じ値でないものを 設定するようにしてください。
- (6) プロセッサモードレジスタ O(PMO)を設定する。



- (注): このレジスタを書き換える場合、プロテクトレジスタ(000A16 番地)のピット 0 を "1"にしてください。
- ・ソフトウェアリセットを実行する。
- (7) マイクロコンピュータがリセットされる。
- (8) ソフトウェアリセット / ハードウェアリセットを判定する。
 - ・内部 RAM 上のソフトウェアリセット判定用データが(5)の処理でセットしたデータと一致している? Yes ソフトウェアリセットと判断する。 No ハードウェアリセットと判断する。
- (9) ソフトウェアリセット判定用データをクリアする。 ・次回判定用にソフトウェアリセット時にセットしたデータを破壊しておく。
- (10) ソフトウェアリセット / ハードウェアリセットに対応する処理に分岐する。

注意事項

リセット解除後から内部 RAM 領域のソフトウェアリセット判定用データのクリアが完了するまでの間にハードウェアリセットが発生した場合と、ソフトウェアリセット実行直前にハードウェアリセットが発生場合は、判定できません。 (上記の手順では、(5)~(9)の間にハードウェアリセットが発生すると判定できません)



4. サンプルプログラム

```
FILE NAME : rjj05b0289_src.c
   Ver : 1.00
CPU : M16C/80
/*
   FUNCTION : The software reset judging method sample
/*-----*/
   Copyright(C)2003, Renesas Technology Corp.
   Copyright(C)2003, Renesas Solutions Corp.
/*
   All rights reserved.
include file
/**********************************/
#include "sfr80144.h"
                         // SFR definition header
/**********************************/
   Section name change
/*************/
#pragma SECTION bss aaa
Global variable declaration */
/**********/
                     // S/W-RESET decision table
// S/W-RESET,H/W-RESET decision result
unsigned char wdt_flg[256];
unsigned char reset_flg;
                         // 0:S/W-RESET, 1:H/W-RESET
/************/
   Function declaration
void wdt_exe(void);
void ta0_init(void);
void ta0_int(void);
void wdt_int(void);
main function
    The software reset judging method sample program */
void main(void)
  pd10 = 0xff;
                          // P10 is an outout port.
  pd8 = 0x1f;
                         // P8_0-P8_4 are an outout port.
  pd6 = 0xff;
                          // P6 is an outout port.
```



```
p10 = 0:
                                        // port initialization.
   p8 = 0;
                                        //
   p6 = 1;
                                        //
    ta0_init();
                                       // TAO initialization
    ta0s = 1;
                                       // TAO start
   while(ir_ta0ic == 0)
                                       // Timing adjustment
    }
                                       // TAO stop
    ta0s = 0;
                                       // S/W-RESET decision & WDT execution
   wdt_exe();
   while(1)
                                       // monitor
       p8_0 = !p8_0;
   }
}
     Timer-AO initialization
void ta0_init(void)
                                      // Timer-mode(f32)
   ta0mr = 0x80;
   ta0 = 0x8fff;
                                       // Timer-value set
   ta0ic = 0;
                                       // Interruption priority level = 0
}
                                       */
     S/W-RESET decision
                                       */
     & WDT execution
void wdt_exe(void)
    int i;
   p10 = wdt_flg[255];
                                       //
   reset_flg = 0;
                                       // S/W-RESET
    for (i=0; i<256; i++)
    {
        if(wdt_flg[i] != i)
                                      // S/W-RESET decision table miss-match
                                       // H/W-RESET
           reset_flg = 1;
           break;
       }
    }
                             // S/W-RESET decision table "0" clear
   memset(wdt_flg, 0x0, 5);
```



```
// protect OFF
   prcr = 7;
   cm06 = 0;
                                     // WDT chooses interruption.
   prcr = 0;
                                     // protect ON
                                     // Prescaler division ratio (128)
   wdc = 0x80;
   wdts = 1;
                                     // WDT start
}
     Timer-AO interrupt routine
#pragma INTERRUPT/B ta0_int
void ta0_int(void)
{
   p6_3 = !p6_3;
                                     //
}
     Watch-Dog-Timer interrupt routine */
#pragma INTERRUPT/B wdt_int
void wdt_int(void)
{
   int i;
   for (i=0; i<256; i++)
                                    // S/W-RESET decision table set
       wdt_flg[i] = i;
   }
   p8_4 = 1;
   ta0_init();
                                     // TAO start
   ta0s = 1;
   while(ir_ta0ic == 0)
                                      // Timing adjustment
   }
                                      // protect OFF
   prcr = 7;
                                      // S/W-RESET execution
   pm03 = 1;
   prcr = 0;
                                     // protect ON
   while(1)
                                      //
}
```



5. 参考ドキュメント

データシート

M16C/80 グループデータシート (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。)

6. 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://www.renesas.com/

M16C ファミリ MCU 技術サポート窓口

E-mail:support_apl@renesas.com



改定記録

Rev.	発行日		改訂内容
		ページ	ポイント
1.00	2002.9.26	-	初版発行
1.10	2003.11.14	3	(6) ビットシンボルの誤記修正(PM3->PM03)



安全設計に関するお願い ■

1. 弊社は品質、信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品は故障が発生したり、誤動作する場合があります。弊社の半導体製品の故障又は誤動作によって結果として、人身事故、火災事故、社会的損害などを生じさせないような安全性を考慮した冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計などの安全設計に十分ご留意ください。

本資料ご利用に際しての留意事項

- 1. 本資料は、お客様が用途に応じた適切なルネサステクノロジ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ルネサステクノロジが所有する知的財産権その他の権利の実施、使用を許諾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の使用に起因する損害、第三者所有の権利に対する侵害に関し、ルネサステクノロジは責任を負いません。
- 3. 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全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサステクノロジは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。ルネサステクノロジ半導体製品のご購入に当たりましては、事前にルネサステクノロジ、ルネサス販売または特約店へ最新の情報をご確認頂きますとともに、ルネサステクノロジホームページ(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。
- 4. 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が万一本資料の記述誤りに起 因する損害がお客様に生じた場合には、ルネサステクノロジはその責任を負いません。
- 5. 本資料に記載の製品データ、図、表に示す技術的な内容、プログラム及びアルゴリズムを流用する場合は、技術内容、プログラム、アルゴリズム単位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。ルネサステクノロジは、適用可否に対する責任は負いません。
- 6. 本資料に記載された製品は、人命にかかわるような状況の下で使用される機器あるいはシステムに 用いられることを目的として設計、製造されたものではありません。本資料に記載の製品を運輸、 移動体用、医療用、航空宇宙用、原子力制御用、海底中継用機器あるいはシステムなど、特殊用途 へのご利用をご検討の際には、ルネサス テクノロジ、ルネサス販売または特約店へご照会ください。
- 7. 本資料の転載、複製については、文書によるルネサステクノロジの事前の承諾が必要です。
- 8. 本資料に関し詳細についてのお問い合わせ、その他お気付きの点がございましたらルネサステクノロジ、ルネサス販売または特約店までご照会ください。