

RX ファミリ

GPIO モジュール Firmware Integration Technology

要旨

本アプリケーションノートは、Firmware Integration Technology (FIT) を使用した GPIO モジュールを使って、汎用入出力ドライバをシステムに組み込んでご使用いただけます。以降、本モジュールを GPIO FIT モジュールと称します。

対象デバイス

- RX110 グループ
- RX111 グループ
- RX113 グループ
- RX130 グループ
- RX13T グループ
- RX140 グループ
- RX230 グループ
- RX231 グループ
- RX23T グループ
- RX23W グループ
- RX23E-A グループ
- RX24T グループ
- RX24U グループ
- RX64M グループ
- RX651、RX65N グループ
- RX660 グループ
- RX66T グループ
- RX66N グループ
- RX671 グループ
- RX71M グループ
- RX72T グループ
- RX72M グループ
- RX72N グループ

本アプリケーションノートを他のマイコンへ適用する場合、そのマイコンの仕様にあわせて変更し、十分評価してください。

ターゲットコンパイラ

- ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family
- GCC for Renesas RX
- IAR C/C++ Compiler for Renesas RX

各コンパイラの動作確認環境に関する詳細な内容は、セクション「6.1 動作確認環境」を参照してください。

目次

1. 概要	4
1.1 GPIO FIT モジュールとは	4
1.2 GPIO FIT モジュールの概要	4
1.3 GPIO FIT モジュールを使用する	4
1.3.1 GPIO FIT モジュールを C++ プロジェクト内で使用する	4
1.4 API の概要	4
1.5 制限事項	5
1.5.1 ポート切り替え	5
1.5.2 サブクロックと入力の端子共有	5
2. API 情報	6
2.1 ハードウェアの要求	6
2.2 ソフトウェアの要求	6
2.3 制限事項	6
2.3.1 RAM の配置に関する制限事項	6
2.4 サポートされているツールチェーン	6
2.5 使用する割り込みベクタ	6
2.6 ヘッダファイル	6
2.7 整数型	6
2.8 コンパイル時の設定	7
2.9 コードサイズ	7
2.10 引数	10
2.10.1 ポート	10
2.10.2 端子	10
2.10.3 ポート端子のマスク	13
2.10.4 端子レベル	13
2.10.5 端子の方向	14
2.10.6 制御コマンド	14
2.11 戻り値	14
2.12 コールバック関数	14
2.13 FIT モジュールの追加方法	14
2.14 for 文、while 文、do while 文について	15
3. API 関数	16
R_GPIO_PortWrite	16
R_GPIO_PortRead	17
R_GPIO_PortDirectionSet	18
R_GPIO_PinWrite	19
R_GPIO_PinRead	20
R_GPIO_PinDirectionSet	21
R_GPIO_PinControl	22
R_GPIO_GetVersion	24
4. 端子設定	25
5. デモプロジェクト	26

5.1	gpio_demo_rskrx113, gpio_demo_rskrx113_gcc	26
5.2	gpio_demo_rskrx231, gpio_demo_rskrx64m, gpio_demo_rskrx71m, gpio_demo_rskrx72m, gpio_demo_rskrx671, gpio_demo_rskrx65n, gpio_demo_rskrx65n_2m, gpio_demo_rskrx231_gcc, gpio_demo_rskrx64m_gcc, gpio_demo_rskrx71m_gcc, gpio_demo_rskrx72m_gcc, gpio_demo_rskrx671_gcc, gpio_demo_rskrx65n_gcc, gpio_demo_rskrx65n_2m_gcc.....	26
5.3	ワークスペースにデモを追加する	26
5.4	デモのダウンロード方法.....	26
6.	付録	27
6.1	動作確認環境.....	27
6.2	トラブルシューティング.....	45
7.	参考ドキュメント.....	46
	テクニカルアップデートの対応について	46
	改訂記録.....	47

1. 概要

1.1 GPIO FIT モジュールとは

本モジュールは API として、プロジェクトに組み込んで使用します。本モジュールの組み込み方については、2.13 FIT モジュールの追加方法を参照してください。

1.2 GPIO FIT モジュールの概要

GPIO FIT モジュールでは、抽象化レイヤを提供し、RX MCU の汎用入出力(GPIO)端子の読み込み、書き込み、および設定を行います。このモジュールの API 関数を使うことで、端子ごとに使用可能な GPIO レジスタを確認する必要がなくなります。RX では、以下の操作を行うためのレジスタが個別に用意されています。端子の方向制御、端子の読み込み、端子の書き込み、内部プルアップの有効設定、出力モードの設定、端子の周辺機能端子としての設定。

1.3 GPIO FIT モジュールを使用する

1.3.1 GPIO FIT モジュールを C++ プロジェクト内で使用する

C++ プロジェクトでは、FIT GPIO モジュールのインタフェースヘッダファイルを extern "C" の宣言に追加してください。

```
Extern "C"
{
#include "r_smc_entry.h"
#include "r_gpio_rx_if.h"
}
```

1.4 API の概要

表 1.1 に本モジュールに含まれる API 関数を示します。

表 1.1 API 関数一覧

関数	関数説明
R_GPIO_PortWrite()	1つのポートに配置された全端子の出力レベルを書き込みます。
R_GPIO_PortRead()	1つのポートに配置された全端子の現在のレベルを読み込みます。
R_GPIO_PortDirectionSet()	1つのポートに配置された全端子を入力または出力に設定します。
R_GPIO_PinWrite()	端子の出力レベルを設定します。
R_GPIO_PinRead()	その時点の端子のレベルを読み出します。
R_GPIO_PinDirectionSet()	端子の方向（入力／出力）を設定します。
R_GPIO_PinControl()	端子の設定を変更します（例: 内部プルアップ、オープンドレイン）
R_GPIO_GetVersion()	本モジュールのバージョン番号を返します。

1.5 制限事項

1.5.1 ポート切り替え

小ピンパッケージの MCU では、I/O ポートを多重化するポート切り替え機能を持つものがあり、これによって、端子を共用できます。本モジュールでは、ポートの切り替え機能はサポートしていませんが、ユーザアプリケーションで独自に切り替えることは可能です。

1.5.2 サブクロックと入力の端子共有

サポートデバイス：

- RX140 の 80 ピンと RX140 の 64 ピンパッケージ
- RX110 の 64 ピンと RX110 の 48 ピンパッケージ
- RX111 の 64 ピンと RX111 の 48 ピンパッケージ

サブクロックを使用しない場合、XCIN と XOUT 端子は PH6(RX140 のみ)と PH7 の汎用入力ポートとして使用できます。これら端子を汎用入力ポートとして使用する場合は、サブクロックを停止してください。(SOSCCR.SOSTP = 1、このビットは BSP FIT のマクロを BSP_CFG_SUB_CLOCK_OSCILLATE_ENABLE = 0 とすることで使用できます)

サブクロックを使用するシステムでは、XCIN と XCOU 端子を汎用入力ポートとして使用しないでください。

2. API 情報

本 FIT モジュールは、下記の条件で動作を確認しています。

2.1 ハードウェアの要求

ご使用になる MCU が以下の機能をサポートする必要があります。

- GPIO

2.2 ソフトウェアの要求

このドライバは以下の FIT モジュールに依存しています。

- ボードサポートパッケージ (r_bsp) v5.20 以上

2.3 制限事項

2.3.1 RAM の配置に関する制限事項

FIT では、API 関数のポインタ引数に NULL と同じ値を設定すると、パラメータチェックにより戻り値がエラーとなる場合があります。そのため、API 関数に渡すポインタ引数の値は NULL と同じ値にしないでください。

ライブラリ関数の仕様で NULL の値は 0 と定義されています。そのため、API 関数のポインタ引数に渡す変数や関数が RAM の先頭番地(0x0 番地)に配置されていると上記現象が発生します。この場合、セクションの設定変更をするか、API 関数のポインタ引数に渡す変数や関数が 0x0 番地に配置されないように RAM の先頭にダミーの変数を用意してください。

なお、CCR X プロジェクト(e2 studio V7.5.0)の場合、変数が 0x0 番地に配置されることを防ぐために RAM の先頭番地が 0x4 になっています。GCC プロジェクト(e2 studio V7.5.0)、IAR プロジェクト(EWRX V4.12.1)の場合は RAM の先頭番地が 0x0 になっていますので、上記対策が必要となります。

IDE のバージョンアップによりセクションのデフォルト設定が変更されることがあります。最新の IDE を使用される際は、セクション設定をご確認の上、ご対応ください。

2.4 サポートされているツールチェーン

本 FIT モジュールは「6.1 動作確認環境」に示すツールチェーンで動作確認を行っています。

2.5 使用する割り込みベクタ

なし

2.6 ヘッダファイル

すべての API 呼び出しとそれをサポートするインタフェース定義は r_gpio_rx_if.h に記載しています。

2.7 整数型

このドライバは ANSI C99 を使用しています。これらの型は stdint.h で定義されています。

2.8 コンパイル時の設定

本モジュールのコンフィギュレーションオプションの設定は、r_gpio_rx_config.h で行います。

オプション名および設定値に関する説明を、下表に示します。

コンフィギュレーションオプション (r_gpio_rx_config.h)	
GPIO_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE - デフォルト値 = "BSP_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE"	= 1 : ビルド時にパラメータチェック処理をコードに含めます。 = 0 : ビルド時にパラメータチェック処理をコードから省略します。 = BSP_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE (デフォルト) : システムのデフォルト設定を使用します。 注: ビルド時にパラメータチェックのコードを省略することで、コードサイズを小さくすることができます。

2.9 コードサイズ

本モジュールのコードサイズを下表に示します。

ROM (コードおよび定数) と RAM (グローバルデータ) のサイズは、ビルド時の「2.8 コンパイル時の設定」のコンフィギュレーションオプションによって決まります。掲載した値は、「2.4 サポートされているツールチェーン」の C コンパイラでコンパイルオプションがデフォルト時の参考値です。コンパイルオプションのデフォルトは最適化レベル : 2、最適化のタイプ : サイズ優先、データ・エンディアン : リトルエンディアンです。コードサイズは C コンパイラのバージョンやコンパイルオプションにより異なります。

デバイス	ROM および RAM のコードサイズ					
	使用メモリ					
	ルネサス製コンパイラ		GCC		IAR コンパイラ	
	パラメータ チェックあり	パラメータ チェックなし	パラメータ チェック処理あり	パラメータ チェック処理なし	パラメータ チェック処理あり	パラメータ チェック処理なし
RX110	ROM: 486 バイト (コード)	ROM: 314 バイト (コード)	ROM: 1320 バイト (コード)	ROM: 960 バイト (コード)	ROM: 758 バイト (コード)	ROM: 536 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 6 バイト	RAM: 6 バイト
RX111 、RX113	ROM: 459 バイト (コード)	ROM: 314 バイト (コード)	ROM: 1324 バイト (コード)	ROM: 960 バイト (コード)	ROM: 753 バイト (コード)	ROM: 532 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 6 バイト	RAM: 6 バイト
RX130 、RX230	ROM: 592 バイト (コード)	ROM: 404 バイト (コード)	ROM: 1608 バイト (コード)	ROM: 1088 バイト (コード)	ROM: 916 バイト (コード)	ROM: 592 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 6 バイト	RAM: 6 バイト
RX13T	ROM : 593 バイトコード	ROM : 387 バイトコード	ROM : 1732 バイトコード	ROM : 1200 バイトコード	ROM : 808 バイトコード	ROM : 808 バイトコード
	RAM : 0 バイト	RAM : 0 バイト	RAM : 0 バイト	RAM : 0 バイト	RAM : 0 バイト	RAM : 0 バイト
RX231	ROM: 592	ROM: 404	ROM: 1588	ROM: 1088	ROM: 916	ROM: 592

ROM および RAM のコードサイズ						
デバイス	使用メモリ					
	ルネサス製コンパイラ		GCC		IAR コンパイラ	
	パラメータ チェックあり	パラメータ チェックなし	パラメータ チェック処理あり	パラメータ チェック処理なし	パラメータ チェック処理あり	パラメータ チェック処理なし
RX64M 、RX71M	バイト (コード)	バイト (コード)	バイト (コード)	バイト (コード)	バイト (コード)	バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 4 バイト	RAM: 4 バイト
RX23W	ROM: 592 バイト (コード)	ROM: 404 バイト (コード)	-	-	-	-
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	-	-	-	-
RX23T 、 RX24T、 RX24U	ROM: 576 バイト (コード)	ROM: 404 バイト (コード)	ROM: 1583 バイト (コード)	ROM: 1088 バイト (コード)	ROM: 900 バイト (コード)	ROM: 592 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 6 バイト	RAM: 6 バイト
RX651, RX65N	ROM: 688 バイト (コード)	ROM: 451 バイト (コード)	ROM: 1888 バイトの コード	ROM: 1224 バイトの コード	ROM: 1072 バイト (コード)	ROM: 652 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 4 バイト	RAM: 4 バイト
RX66T	ROM: 644 バイト (コード)	ROM: 373 バイト (コード)	ROM: 2084 バイトの コード	ROM: 1320 バイトの コード	ROM: 968 バイト (コード)	ROM: 503 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト
RX72T	ROM: 696 バイト (コード)	ROM: 462 バイト (コード)	ROM: 1892 バイトの コード	ROM: 1224 バイトの コード	ROM: 1076 バイト (コード)	ROM: 652 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 4 バイト	RAM: 4 バイト
RX72M	ROM: 716 バイト (コード)	ROM: 462 バイト (コード)	ROM: 2064 バイトの コード	ROM: 1352 バイトの コード	ROM: 992 バイト (コード)	ROM: 560 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト
RX66N	ROM: 716 バイト (コード)	ROM: 462 バイト (コード)	ROM: 2064 バイト (コード)	ROM: 1352 バイト (コード)	ROM: 992 バイト (コード)	ROM: 560 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト
RX72N	ROM: 716 バイト (コード)	ROM: 462 バイト (コード)	ROM: 2064 バイト (コード)	ROM: 1352 バイト (コード)	ROM: 992 バイト (コード)	ROM: 560 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト
RX23E-A	ROM: 578 バイト (コード)	ROM: 394 バイト (コード)	ROM: 1760 バイト (コード)	ROM: 1224 バイト (コード)	ROM: 792 バイト (コード)	ROM: 484 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト

ROM および RAM のコードサイズ						
デバイス	使用メモリ					
	ルネサス製コンパイラ		GCC		IAR コンパイラ	
	パラメータ チェックあり	パラメータ チェックなし	パラメータ チェック処理あり	パラメータ チェック処理なし	パラメータ チェック処理あり	パラメータ チェック処理なし
RX671	ROM: 657 バイト (コード)	ROM: 433 バイト (コード)	ROM: 2080 バイト (コード)	ROM: 1384 バイト (コード)	ROM: 976 バイト (コード)	ROM: 568 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト
RX140	ROM: 444 バイト (コード)	ROM: 282 バイト (コード)	ROM: 1460 バイト (コード)	ROM: 1072 バイト (コード)	ROM: 661 バイト (コード)	ROM: 440 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト
RX660	ROM: 566 バイト (コード)	ROM: 356 バイト (コード)	ROM: 1780 バイト (コード)	ROM: 1224 バイト (コード)	ROM: 824 バイト (コード)	ROM: 504 バイト (コード)
	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト	RAM: 0 バイト

2.10 引数

API 関数の引数である構造体を示します。この構造体は、API 関数のプロトタイプ宣言とともに `r_gpio_rx_if.h` に記載されています。

2.10.1 ポート

MCU で使用できるポートを定義する列挙型です。この列挙型は、MCU グループとパッケージごとに用意されており、各 MCU グループのフォルダにあります。例えば、RX111 で使用できるポートを確認するには、`src/targets/rx111/r_gpio_rx111.h` を参照してください。以下に RX111 を使用した場合の例を示します。MCU が異なれば、ポートの列挙型の内容も異なります。

```
#if (BSP_PACKAGE_PINS == 64)
/* This enumerator has each available GPIO port on this MCU. This list will
change depending on the MCU chosen. */
typedef enum
{
    GPIO_PORT_0 = 0x0000,
    GPIO_PORT_1 = 0x0100,
    GPIO_PORT_2 = 0x0200,
    GPIO_PORT_3 = 0x0300,
    GPIO_PORT_4 = 0x0400,
    GPIO_PORT_5 = 0x0500,
    GPIO_PORT_A = 0x0A00,
    GPIO_PORT_B = 0x0B00,
    GPIO_PORT_C = 0x0C00,
    GPIO_PORT_E = 0x0E00,
#if (BSP_CFG_SUB_CLOCK_OSCILLATE_ENABLE == 0)
    /* Stop Oscillating the Sub Clock */
    GPIO_PORT_H = 0x1100,
#endif
    GPIO_PORT_J = 0x1200,
} gpio_port_t;
```

2.10.2 端子

対象の MCU に対して、利用可能な GPIO 端子を定義する列挙型です。この列挙型は、MCU グループとパッケージごとに用意されており、各 MCU グループのフォルダにあります。例えば、RX111 で使用できる GPIO 端子を確認するには、`src/targets/rx111/r_gpio_rx111.h` を参照してください。以下は RX111 の例です。本列挙型の GPIO 端子は、`r_bsp` から自動的に取得される `BSP_PACKAGE_PINS` マクロによって制御されます。

```
#if (BSP_PACKAGE_PINS == 64)
/* This enumerator has each available GPIO pin on this MCU. This list will
change depending on the MCU chosen. */
typedef enum
{
    GPIO_PORT_0_PIN_3 = 0x0003,
    GPIO_PORT_0_PIN_5 = 0x0005,
    GPIO_PORT_1_PIN_4 = 0x0104,
    GPIO_PORT_1_PIN_5 = 0x0105,
    GPIO_PORT_1_PIN_6 = 0x0106,
    GPIO_PORT_1_PIN_7 = 0x0107,
    GPIO_PORT_2_PIN_6 = 0x0206,
    GPIO_PORT_2_PIN_7 = 0x0207,
    GPIO_PORT_3_PIN_0 = 0x0300,
    GPIO_PORT_3_PIN_1 = 0x0301,
    GPIO_PORT_3_PIN_2 = 0x0302,
    GPIO_PORT_3_PIN_5 = 0x0305,
    GPIO_PORT_4_PIN_0 = 0x0400,
    GPIO_PORT_4_PIN_1 = 0x0401,
    GPIO_PORT_4_PIN_2 = 0x0402,
```

```
GPIO_PORT_4_PIN_3 = 0x0403,
GPIO_PORT_4_PIN_4 = 0x0404,
GPIO_PORT_4_PIN_6 = 0x0406,
GPIO_PORT_5_PIN_4 = 0x0504,
GPIO_PORT_5_PIN_5 = 0x0505,
GPIO_PORT_A_PIN_0 = 0x0A00,
GPIO_PORT_A_PIN_1 = 0x0A01,
GPIO_PORT_A_PIN_3 = 0x0A03,
GPIO_PORT_A_PIN_4 = 0x0A04,
GPIO_PORT_A_PIN_6 = 0x0A06,
GPIO_PORT_B_PIN_0 = 0x0B00,
GPIO_PORT_B_PIN_1 = 0x0B01,
GPIO_PORT_B_PIN_3 = 0x0B03,
GPIO_PORT_B_PIN_5 = 0x0B05,
GPIO_PORT_B_PIN_6 = 0x0B06,
GPIO_PORT_B_PIN_7 = 0x0B07,
GPIO_PORT_C_PIN_0 = 0x0C00,
GPIO_PORT_C_PIN_1 = 0x0C01,
GPIO_PORT_C_PIN_2 = 0x0C02,
GPIO_PORT_C_PIN_3 = 0x0C03,
GPIO_PORT_C_PIN_4 = 0x0C04,
GPIO_PORT_C_PIN_5 = 0x0C05,
GPIO_PORT_C_PIN_6 = 0x0C06,
GPIO_PORT_C_PIN_7 = 0x0C07,
GPIO_PORT_E_PIN_0 = 0x0E00,
GPIO_PORT_E_PIN_1 = 0x0E01,
GPIO_PORT_E_PIN_2 = 0x0E02,
GPIO_PORT_E_PIN_3 = 0x0E03,
GPIO_PORT_E_PIN_4 = 0x0E04,
GPIO_PORT_E_PIN_5 = 0x0E05,
GPIO_PORT_E_PIN_6 = 0x0E06,
GPIO_PORT_E_PIN_7 = 0x0E07,
#if (BSP_CFG_SUB_CLOCK_OSCILLATE_ENABLE == 0)
    /* Stop Oscillating the Sub Clock */
    GPIO_PORT_H_PIN_7 = 0x1107,
#endif
    GPIO_PORT_J_PIN_6 = 0x1206,
    GPIO_PORT_J_PIN_7 = 0x1207,
} gpio_port_pin_t;

#elif (BSP_PACKAGE_PINS == 48)
typedef enum
{
    GPIO_PORT_1_PIN_4 = 0x0104,
    GPIO_PORT_1_PIN_5 = 0x0105,
    GPIO_PORT_1_PIN_6 = 0x0106,
    GPIO_PORT_1_PIN_7 = 0x0107,
    GPIO_PORT_2_PIN_6 = 0x0206,
    GPIO_PORT_2_PIN_7 = 0x0207,
    GPIO_PORT_3_PIN_5 = 0x0305,
    GPIO_PORT_4_PIN_0 = 0x0400,
    GPIO_PORT_4_PIN_1 = 0x0401,
    GPIO_PORT_4_PIN_2 = 0x0402,
    GPIO_PORT_4_PIN_6 = 0x0406,
    GPIO_PORT_A_PIN_1 = 0x0A01,
    GPIO_PORT_A_PIN_3 = 0x0A03,
    GPIO_PORT_A_PIN_4 = 0x0A04,
    GPIO_PORT_A_PIN_6 = 0x0A06,
    GPIO_PORT_B_PIN_0 = 0x0B00,
    GPIO_PORT_B_PIN_1 = 0x0B01,
    GPIO_PORT_B_PIN_3 = 0x0B03,
    GPIO_PORT_B_PIN_5 = 0x0B05,
```

```
GPIO_PORT_C_PIN_0 = 0x0C00,
GPIO_PORT_C_PIN_1 = 0x0C01,
GPIO_PORT_C_PIN_2 = 0x0C02,
GPIO_PORT_C_PIN_3 = 0x0C03,
GPIO_PORT_C_PIN_4 = 0x0C04,
GPIO_PORT_C_PIN_5 = 0x0C05,
GPIO_PORT_C_PIN_6 = 0x0C06,
GPIO_PORT_C_PIN_7 = 0x0C07,
GPIO_PORT_E_PIN_0 = 0x0E00,
GPIO_PORT_E_PIN_1 = 0x0E01,
GPIO_PORT_E_PIN_2 = 0x0E02,
GPIO_PORT_E_PIN_3 = 0x0E03,
GPIO_PORT_E_PIN_4 = 0x0E04,
GPIO_PORT_E_PIN_7 = 0x0E07,
#if (BSP_CFG_SUB_CLOCK_OSCILLATE_ENABLE == 0)
    /* Stop Oscillating the Sub Clock */
    GPIO_PORT_H_PIN_7 = 0x1107,
#endif
    GPIO_PORT_J_PIN_6 = 0x1206,
    GPIO_PORT_J_PIN_7 = 0x1207,
} gpio_port_pin_t;

#elif (BSP_PACKAGE_PINS == 40)
typedef enum
{
    GPIO_PORT_1_PIN_4 = 0x0104,
    GPIO_PORT_1_PIN_5 = 0x0105,
    GPIO_PORT_1_PIN_6 = 0x0106,
    GPIO_PORT_1_PIN_7 = 0x0107,
    GPIO_PORT_2_PIN_6 = 0x0206,
    GPIO_PORT_2_PIN_7 = 0x0207,
    GPIO_PORT_3_PIN_2 = 0x0302,
    GPIO_PORT_3_PIN_5 = 0x0305,
    GPIO_PORT_4_PIN_1 = 0x0401,
    GPIO_PORT_4_PIN_2 = 0x0402,
    GPIO_PORT_4_PIN_6 = 0x0406,
    GPIO_PORT_A_PIN_1 = 0x0A01,
    GPIO_PORT_A_PIN_3 = 0x0A03,
    GPIO_PORT_A_PIN_4 = 0x0A04,
    GPIO_PORT_A_PIN_6 = 0x0A06,
    GPIO_PORT_B_PIN_0 = 0x0B00,
    GPIO_PORT_B_PIN_3 = 0x0B03,
    GPIO_PORT_C_PIN_4 = 0x0C04,
    GPIO_PORT_E_PIN_0 = 0x0E00,
    GPIO_PORT_E_PIN_1 = 0x0E01,
    GPIO_PORT_E_PIN_2 = 0x0E02,
    GPIO_PORT_E_PIN_3 = 0x0E03,
    GPIO_PORT_E_PIN_4 = 0x0E04,
    GPIO_PORT_J_PIN_6 = 0x1206,
    GPIO_PORT_J_PIN_7 = 0x1207,
} gpio_port_pin_t;

#elif (BSP_PACKAGE_PINS == 36)
typedef enum
{
    GPIO_PORT_1_PIN_4 = 0x0104,
    GPIO_PORT_1_PIN_5 = 0x0105,
    GPIO_PORT_1_PIN_6 = 0x0106,
    GPIO_PORT_1_PIN_7 = 0x0107,
    GPIO_PORT_2_PIN_7 = 0x0207,
    GPIO_PORT_3_PIN_5 = 0x0305,
    GPIO_PORT_4_PIN_1 = 0x0401,
```

```

GPIO_PORT_4_PIN_2 = 0x0402,
GPIO_PORT_A_PIN_3 = 0x0A03,
GPIO_PORT_A_PIN_4 = 0x0A04,
GPIO_PORT_A_PIN_6 = 0x0A06,
GPIO_PORT_B_PIN_0 = 0x0B00,
GPIO_PORT_B_PIN_3 = 0x0B03,
GPIO_PORT_C_PIN_4 = 0x0C04,
GPIO_PORT_E_PIN_0 = 0x0E00,
GPIO_PORT_E_PIN_1 = 0x0E01,
GPIO_PORT_E_PIN_2 = 0x0E02,
GPIO_PORT_E_PIN_3 = 0x0E03,
GPIO_PORT_E_PIN_4 = 0x0E04,
GPIO_PORT_J_PIN_6 = 0x1206,
GPIO_PORT_J_PIN_7 = 0x1207,
} gpio_port_pin_t;
#endif

```

2.10.3 ポート端子のマスク

この列挙型は MCU グループとパッケージごとに用意され、MCU のポート端子のマスクを定義します。ポート単位の書き込み、または読み込みを行う際に、ユーザが任意で適用できるビットマスクで、ポート単位で可能な動作を確認するために使用します。有効な I/O 端子に対応するポートの各ビットは '1' に設定され、存在しない端子に対応するビットは '0' に設定されます。ポート単位での書き込み関数呼び出し時、GPIO FIT モジュールでは、パフォーマンスを考慮して、有効な端子設定の確認は行いません。ユーザアプリケーションで、有効な端子のみに書き込みが実行されるようにしてください。また、本マスクの使用は任意です。以下に RX111 MCU を使用した場合の例を示します。

```

#if (BSP_PACKAGE_PINS == 64)
/* This enumerator has a bit mask for each available GPIO pin for the given port
on this MCU. */
typedef enum
{
GPIO_PORT0_PIN_MASK = 0x28,      /* Available pins: P03,P05          */
GPIO_PORT1_PIN_MASK = 0xF0,      /* Available pins: P14, P15, P16,P17 */
GPIO_PORT2_PIN_MASK = 0xC0,      /* Available pins: P26,P27          */
GPIO_PORT3_PIN_MASK = 0x27,      /* Available pins: P30 to P32, P35   */
GPIO_PORT4_PIN_MASK = 0x5F,      /* Available pins: P40 to P44, P46   */
GPIO_PORT5_PIN_MASK = 0x30,      /* Available pins: P54, P55          */
GPIO_PORTA_PIN_MASK = 0x5B,      /* Available pins: PA0, PA1, PA3, PA4, PA6 */
GPIO_PORTB_PIN_MASK = 0xEB,      /* Available pins: PB0, PB1, PB3, PB5 to PB7 */
GPIO_PORTC_PIN_MASK = 0xFF,      /* Available pins: PC0 to PC7        */
GPIO_PORTE_PIN_MASK = 0xFF,      /* Available pins: PE0 to PE7        */
#if (BSP_CFG_SUB_CLOCK_OSCILLATE_ENABLE == 0)
/* Stop Oscillating the Sub Clock */
GPIO_PORTH_PIN_MASK = 0x80,      /* Available pins: PH7                */
#endif
GPIO_PORTJ_PIN_MASK = 0xC0,      /* Available pins: PJ6, PJ7          */
} gpio_pin_bit_mask_t;

```

2.10.4 端子レベル

この列挙型は、GPIO 端子を読み込んだときに返される値を定義します。

```

/* 各端子のレベル */
typedef enum
{
    GPIO_LEVEL_LOW = 0,
    GPIO_LEVEL_HIGH
} gpio_level_t;

```

2.10.5 端子の方向

この列挙型は、GPIO 端子の方向設定に使用されるオプションを定義します。

```
/* R_GPIO_PortDirectionSet(), R_GPIO_PinDirectionSet() 関数で
   使用できるオプション */
typedef enum
{
    GPIO_DIRECTION_INPUT = 0,
    GPIO_DIRECTION_OUTPUT
} gpio_dir_t;
```

2.10.6 制御コマンド

この列挙型は、R_GPIO_PinControl()関数に送信されるコマンドを定義します。

```
/* R_GPIO_PinControl()関数で使用できるコマンド。
   選択した MCU により、内容は異なります。 */
typedef enum
{
    GPIO_CMD_OUT_CMOS = 0,
    GPIO_CMD_OUT_OPEN_DRAIN_N_CHAN,
    GPIO_CMD_OUT_OPEN_DRAIN_P_CHAN,
    GPIO_CMD_IN_PULL_UP_DISABLE,
    GPIO_CMD_IN_PULL_UP_ENABLE,
    GPIO_CMD_ASSIGN_TO_PERIPHERAL,
    GPIO_CMD_ASSIGN_TO_GPIO,
    GPIO_CMD_DSCR_DISABLE,
    GPIO_CMD_DSCR_ENABLE,
    GPIO_CMD_DSCR2_DISABLE,
    GPIO_CMD_DSCR2_ENABLE
} gpio_cmd_t;
```

2.11 戻り値

API 関数の戻り値を示します。この列挙型は、API 関数のプロトタイプ宣言とともに r_gpio_rx_if.h で記載されています。

以下に R_GPIO_PinControl()関数で使用される戻り値を示します。

```
/* 関数の戻り値 */
typedef enum
{
    GPIO_SUCCESS = 0,
    GPIO_ERR_INVALID_MODE, // 指定されたモードは、この端子に適用できません。
    GPIO_ERR_INVALID_CMD // 入力されたコマンドはサポートされていません。
} gpio_err_t;
```

2.12 コールバック関数

なし

2.13 FIT モジュールの追加方法

本モジュールは、使用するプロジェクトごとに追加する必要があります。ルネサスでは、Smart Configurator を使用した(1)、(3)の追加方法を推奨しています。ただし、Smart Configurator は、一部の RX デバイスのみサポートしています。サポートされていない RX デバイスについては(2)、(4)の方法を使用してください。

- (1) e² studio 上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合
e² studio の Smart Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「Renesas e² studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。
- (2) e² studio 上で FIT Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合
e² studio の FIT Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加することができます。詳細は、アプリケーションノート「RX ファミリ e² studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1723)」を参照してください。
- (3) CS+上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合
CS+上で、スタンドアロン版 Smart Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「Renesas e² studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。
- (4) CS+で開発中プロジェクトに FIT モジュールを追加
CS+上で、手動でユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「RX ファミリ CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)」を参照してください。

2.14 for 文、while 文、do while 文について

本モジュールでは、レジスタの反映待ち処理等で for 文、while 文、do while 文（ループ処理）を使用しています。これらループ処理には、「WAIT_LOOP」をキーワードとしたコメントを記述しています。そのため、ループ処理にユーザがフェイルセーフの処理を組み込む場合は、「WAIT_LOOP」で該当の処理を検索できます。

以下に記述例を示します。

```
while 文の例 :
/* WAIT_LOOP */
while(0 == SYSTEM.OSCOVFSR.BIT.PLOVF)
{
    /* The delay period needed is to make sure that the PLL has stabilized.*/
}

for 文の例 :
/* Initialize reference counters to 0. */
/* WAIT_LOOP */
for (i = 0; i < BSP_REG_PROTECT_TOTAL_ITEMS; i++)
{
    g_protect_counters[i] = 0;
}

do while 文の例 :
/* Reset completion waiting */
do
{
    reg = phy_read(ether_channel, PHY_REG_CONTROL);
    count++;
} while ((reg & PHY_CONTROL_RESET) && (count < ETHER_CFG_PHY_DELAY_RESET)); /* WAIT_LOOP */
```

3. API 関数

R_GPIO_PortWrite

1つのポートに配置された全端子のレベルを書き込みます。

Format

```
void R_GPIO_PortWrite (  
    gpio_port_t    port,  
    uint8_t        value  
)
```

Parameters

gpio_port_t port
書き込みするポート。セクション「2.10.1 ポート」参照。

uint8_t value
ポートに書き込む値。この引数の各ビットはポートの端子に対応しています（例: ビット0の値は、指定されたポートの端子0に書き込まれます）。

Return Values

なし

Properties

ファイル `r_gpio_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

Description

入力値は、指定されたポートに書き込まれます。引数“value”の各ビットは、ポートの端子に対応しています。例えば、ビット7の書き込み値は端子7、ビット6の書き込み値は端子6に対応します。

Example

```
/* ポート5に“0xAA”を書き込む */  
R_GPIO_PortWrite(GPIO_PORT_5, 0xAA);
```

Special Notes:

本関数では、ポート単位での書き込み関数呼び出し時、パフォーマンスを考慮して、存在しない端子の確認は行いません。ユーザアプリケーションで、有効な端子のみに書き込みが実行されるようにしてください。

R_GPIO_PortRead

この関数は 1 つのポートに配置された全端子のレベルを読み出します。

Format

```
uint8_t    R_GPIO_PortRead (  
           gpio_port_t    port  
)
```

Parameters

gpio_port_t port
読み出すポート。セクション「2.10.1 ポート」参照。

Return Values

ポートの値

Properties

ファイル `r_gpio_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

Description

指定されたポートを読み込んで、すべての端子のレベルを返します。戻り値の各ビットはポートの端子に対応しています。例えば、読んだ値のビット 7 は端子 7 に、ビット 6 は端子 6 に対応しています。

Example

```
uint8_t    port_5_value;  
  
/* ポート 5 を読み込む */  
port_5_value = R_GPIO_PortRead(GPIO_PORT_5);
```

Special Notes:

なし

R_GPIO_PortDirectionSet

この関数は1つのポートに配置された全端子を入力または出力に設定します。

Format

```
Void    R_GPIO_PortDirectionSet (  
        gpio_port_t port,  
        gpio_dir_t dir,  
        uint8_t      mask  
    )
```

Parameters

gpio_port_t port
使用するポート。セクション「2.10.1 ポート」参照。

gpio_dir_t dir
使用する方向。セクション「2.10.5 端子の方向」参照。

uint8_t mask
変更する端子のマスク。1 = 方向を設定、0 = 変更なし

Return Values

なし

Properties

ファイル `r_gpio_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

Description

1つのポートの全端子の方向を1度で入力、または出力に設定できます。引数“mask”の各ビットはポートの端子に対応しています。例えば、“mask”のビット7は端子7に、ビット6は端子6に対応しています。ビットが‘1’に設定された場合、対応する端子の方向は、引数“dir”に従って、入力または出力に変更されます。ビットが‘0’に設定された場合、端子の方向は変更されません。

Example

```
/* ポート A の端子 0、1、5 を入力に設定 */  
R_GPIO_PortDirectionSet(GPIO_PORT_A, GPIO_DIRECTION_INPUT, 0x23);  
  
/* ポート A の端子 2、3、4、6、7 を出力に設定*/  
R_GPIO_PortDirectionSet(GPIO_PORT_A, GPIO_DIRECTION_OUTPUT, 0xDC);
```

Special Notes:

本関数では、入力のプルアップ抵抗、またはオープンドレイン出力などの特殊なモードは設定できません。これらのモードは、`R_GPIO_PinControl()`関数を使って有効にできます。

R_GPIO_PinWrite

この関数は端子のレベルを設定します。

Format

```
void R_GPIO_PinWrite (  
    gpio_port_pin_t      pin,  
    gpio_level_t        level  
)
```

Parameters

gpio_port_pin_t pin
使用する端子。セクション「2.10.2 端子」参照。

gpio_level_t level
端子に設定するレベル。

Return Values

なし

Properties

ファイル `r_gpio_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

Description

端子は High ('1') または Low ('0') に設定できます。

Example

```
/* ポート E の端子 0 を High に設定 */  
R_GPIO_PinWrite(GPIO_PORT_E_PIN_0, GPIO_LEVEL_HIGH);  
  
/* ポート 3 の端子 2 を Low に設定*/  
R_GPIO_PinWrite(GPIO_PORT_3_PIN_2, GPIO_LEVEL_LOW);
```

Special Notes:

なし

R_GPIO_PinRead

この関数は端子のレベルを読み込みます。

Format

```
gpio_level_t  R_GPIO_PinRead (  
    gpio_port_pin_t  pin  
)
```

Parameters

gpio_port_pin_t pin
使用する端子。セクション「2.10.2 端子」参照。

Return Values

指定された端子のレベル

Properties

ファイル `r_gpio_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

Description

指定された端子を読み込み、そのレベルを返します。

Example

```
/* ポート 5 の端子 4 のレベルを確認 */  
if (R_GPIO_PinRead(GPIO_PORT_5_PIN_4) == GPIO_LEVEL_HIGH)  
{  
    ...  
}  
else  
{  
    ...  
}
```

Special Notes:

なし

R_GPIO_PinDirectionSet

この関数は端子の方向（入力／出力）を設定します。

Format

```
void R_GPIO_PinDirectionSet (  
    gpio_port_pin_t pin,  
    gpio_dir_t dir  
)
```

Parameters

gpio_port_pin_t pin
使用する端子。セクション「2.10.2 端子」参照。

gpio_dir_t dir
端子に設定する方向。セクション「2.10.5 端子の方向」参照。

Return Values

なし

Properties

ファイル `r_gpio_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

Description

本関数は、端子を入力または出力に設定します。オープンドレイン出力や内部プルアップなどの設定を有効にする場合は、`R_GPIO_PinControl()`関数をご覧ください。

Example

```
/* ポート E の端子 0 を出力に設定 */  
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_E_PIN_0, GPIO_DIRECTION_OUTPUT);  
  
/* ポート 3 の端子 2 を入力に設定*/  
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_3_PIN_2, GPIO_DIRECTION_INPUT);
```

Special Notes:

なし

R_GPIO_PinControl

この関数は様々な端子の設定を制御します。

Format

```
gpio_err_t    R_GPIO_PinControl (
    gpio_port_pin_t    pin,
    gpio_cmd_t        cmd
)
```

Parameters

gpio_port_pin_t pin
使用する端子。セクション「2.10.2 端子」参照。

gpio_cmd_t cmd
端子に対して実行するコマンド。使用可能なコマンドについてはセクション「2.10.6 制御コマンド」をご覧ください。

Return Values

[GPIO_SUCCESS] /*成功; コマンドで指定されたとおりに端子が変更されました。 */
[GPIO_ERR_INVALID_MODE] /*エラー; 端子は指定されたオプションをサポートしていません。 */
[GPIO_ERR_INVALID_CMD] /*エラー; 入力されたコマンドをサポートしていません。 */

Properties

ファイル r_gpio_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

方向や出力レベルの他に、MCUに応じて、端子の様々な設定が行えます。例えば、オープンドレイン出力や内部プルアップを有効にしたり、駆動能力のレベルを変更することができます。これらの機能は MCU ごとに異なりますので、本関数で選択できるオプションもそれに応じて異なります。

Example

```
gpio_err_t gpio_err;

/* ポート E の端子 0 を CMOS 出力に設定 (デフォルト) */
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_E_PIN_0, GPIO_DIRECTION_OUTPUT);
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_E_PIN_0, GPIO_CMD_OUT_CMOS);

/* ポート E の端子 0 を High 出力に設定 */
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_E_PIN_0, GPIO_CMD_DSCR_ENABLE);

/* ポート E の端子 0 を高速インタフェース用高駆動出力に設定 */
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_E_PIN_0, GPIO_CMD_DSCR2_ENABLE);

/* ポート E の端子 1 を P チャネル オープンドレイン出力に設定 */
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_E_PIN_1, GPIO_DIRECTION_OUTPUT);
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_E_PIN_1, GPIO_CMD_OUT_OPEN_DRAIN_P_CHAN);

/* ポート E の端子 2 を N チャネル オープンドレイン出力に設定 */
```

```
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_E_PIN_2, GPIO_DIRECTION_OUTPUT);
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_E_PIN_2, GPIO_CMD_OUT_OPEN_DRAIN_N_CHAN);

/* ポート 3 の端子 2 をプルアップなしの入力に設定 (デフォルト) */
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_3_PIN_2, GPIO_DIRECTION_INPUT);
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_3_PIN_2, GPIO_CMD_IN_PULL_UP_DISABLE);

/* ポート 3 の端子 3 をプルアップありの入力に設定 */
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_3_PIN_3, GPIO_DIRECTION_INPUT);
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_3_PIN_3, GPIO_CMD_IN_PULL_UP_ENABLE);

/* ポート 2 の端子 6 を SCI の TXD1 として使用 */
R_GPIO_PinDirectionSet(GPIO_PORT_2_PIN_6, GPIO_DIRECTION_OUTPUT);
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_2_PIN_6, GPIO_CMD_ASSIGN_TO_PERIPHERAL);

/* ポート 5 の端子 4 を GPIO として使用 */
gpio_err |= R_GPIO_PinControl(GPIO_PORT_5_PIN_4, GPIO_CMD_ASSIGN_TO_GPIO);

/* GPIO_SUCCESS が 0 に設定されているので、gpio_err が 0 でなければ、いずれかの処理でエラーが
発生しています。必要に応じて、関数呼び出し後、毎回 gpio_err を確認できます。 */
if (GPIO_SUCCESS != gpio_err)
{ /* エラー処理 */ }
```

Special Notes:

駆動能力の切り替えができない端子の DSCR レジスタの駆動能力制御ビットは設定できません (ハードウェアマニュアルでは読み出し/書き出し可能と書かれていますが)。設定しようとした場合、GPIO_ERR_INVALID_MODE が返ってきます。

R_GPIO_GetVersion

この関数は実行時に本モジュールのバージョンを返します。

Format

uint32_t R_GPIO_GetVersion (void)

Parameters

なし

Return Values

本モジュールのバージョン

Properties

ファイル r_gpio_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

この関数は本モジュールのバージョンを返します。バージョン番号は符号化され、最上位の2バイトがメジャーバージョン番号を、最下位の2バイトがマイナーバージョン番号を示しています。例えば、ver. 4.25 の場合、“0x00040019” が返されます。

Example

```
uint32_t cur_version;

/* 実行中の r_gpio_rx API のバージョンを取得 */
cur_version = R_GPIO_GetVersion();

/* 本アプリケーションを使用可能なバージョンであることを確認 */
if (MIN_VERSION > cur_version)
{
    /* お使いの r_gpio_rx バージョンは、本アプリケーションに必要な XXX 機能を
    備えていない旧バージョンです。警告 */
    ...
}
```

Special Notes:

なし

4. 端子設定

GPIO FIT モジュールは端子設定を使用しません。

5. デモプロジェクト

デモプロジェクトには、FIT モジュールとそのモジュールが依存するモジュール（例：r_bsp）を使用する main()関数が含まれます。本 FIT モジュールには以下のデモプロジェクトが含まれます。

5.1 gpio_demo_rskrx113, gpio_demo_rskrx113_gcc

gpio_demo_rskrx113, gpio_demo_rskrx113_gcc は、I/O ポートの方向（入力／出力）を設定する方法、および端子を読み込み／書き込みする方法をデモします。コードがコンパイルされ、対象のボードにダウンロードして実行されると、LED2 が 3 回点滅し、デモが実行中であることを示して、SW1 が押下されるのを待ちます。SW1 が押下されている間、LED2 は点灯し、SW1 を離すと、LED2 は消灯します。

5.2 gpio_demo_rskrx231 、 gpio_demo_rskrx64m 、 gpio_demo_rskrx71m 、 gpio_demo_rskrx72m 、 gpio_demo_rskrx671 、 gpio_demo_rskrx65n 、 gpio_demo_rskrx65n_2m, gpio_demo_rskrx231_gcc、 gpio_demo_rskrx64m_gcc、 gpio_demo_rskrx71m_gcc、 gpio_demo_rskrx72m_gcc、 gpio_demo_rskrx671_gcc、 gpio_demo_rskrx65n_gcc、 gpio_demo_rskrx65n_2m_gcc

gpio_demo_rskrx231、gpio_demo_rskrx64m、gpio_demo_rskrx71m、gpio_demo_rskrx72m、gpio_demo_rskrx671、gpio_demo_rskrx65n および gpio_demo_rskrx65n_2m では、gpio_demo_rskrx113、gpio_demo_rskrx231_gcc、gpio_demo_rskrx64m_gcc、gpio_demo_rskrx71m_gcc、gpio_demo_rskrx72m_gcc、gpio_demo_rskrx671_gcc、gpio_demo_rskrx65n_gcc および gpio_demo_rskrx65n_2m_gcc では、gpio_demo_rskrx113_gcc と同様のデモに加え、端子の出力を HIGH に設定する方法も含まれます。また、これらのデモでは LED2 の代わりに LED3 が使用されます。

5.3 ワークスペースにデモを追加する

デモプロジェクトは、本アプリケーションノートで提供されるファイルの FITDemos サブディレクトリにあります。ワークスペースにデモプロジェクトを追加するには、「ファイル」>>「インポート」を選択し、「インポート」ダイアログから「一般」の「既存プロジェクトをワークスペースへ」を選択して「次へ」ボタンをクリックします。「インポート」ダイアログで「アーカイブ・ファイルの選択」ラジオボタンを選択し、「参照」ボタンをクリックして FITDemos サブディレクトリを開き、使用するデモの zip ファイルを選択して「終了」をクリックします。

5.4 デモのダウンロード方法

デモプロジェクトは、RX Driver Package には同梱されていません。デモプロジェクトを使用する場合は、個別に各 FIT モジュールをダウンロードする必要があります。「スマートブラウザ」の「アプリケーションノート」タブから、本アプリケーションノートを右クリックして「サンプル・コード（ダウンロード）」を選択することにより、ダウンロードできます。

6. 付録

6.1 動作確認環境

本 FIT モジュールの動作確認環境を以下に示します。

表 6-1 動作環境の確認 (Rev.4.80)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2023-01 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.3
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.04.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202204 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.3 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev.4.80

表 6-2 動作環境の確認 (Rev.4.70)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2022-10 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.3
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.04.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202204 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.3 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev.4.70

表 6-3 動作環境の確認 (Rev.4.60)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2022-07 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.3
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.04.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202104 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.3 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.4.60
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX113 (型名: R0K505113CxxxBE) Renesas Starter Kit for RX231 (型名: R0K505231SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX64M (型名: R0K50564MxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX65N (型名: RTK5005651CxxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX65N-2MB (型名: RTK50565N2CxxxxxBR) Renesas Starter Kit+ for RX671 (型名: RTK55671EDCxxxxxBJ) Renesas Starter Kit for RX71M (型名: R0K50571MCxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX72M (型名: RTK5572MNDCxxxxxBJ)

表 6-4 動作環境の確認 (Rev.4.50)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2022-04 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.3
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.04.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202104 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.3 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.4.50
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX660 (型名：RTK556609HCxxxxBJ)

表 6-5 動作環境の確認 (Rev.4.40)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2021-10 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.3
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.04.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202104 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.3 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.4.40
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX66T (型名：RTK50566T0SxxxxBE)

表 6-6 動作環境の確認 (Rev.4.30)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2022-01 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.3
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.04.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202104 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.3 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.4.30
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX140 (型名：RTK55140xxxxxxxxxx)

表 6-7 動作環境の確認 (Rev.4.20)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2021-07 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.3
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.03.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202004 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.3 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.4.20
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX671 (型名：RTK55671xxxxxxxxxx)

表 6-8 動作環境の確認 (Rev.4.10)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2021-07 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.03.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202004 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.4.10
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX140 (型名：RTK5RX140xxxxxxxx)

表 6-9 動作環境の確認 (Rev.4.00)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2021-07 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.03.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202004 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.4.00
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX671 (型名：RTK55671xxxxxxxxxx)

表 6-10 動作環境の確認 (Rev.3.90)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2021-01 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.03.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202004 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.3.90
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX72M (型名：RTK5572Mxxxxxxxxxx)

表 6-11 動作環境の確認 (Rev.3.80)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.2021-01 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.03.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.202004 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.3.80
使用ボード	Renesas Solution Starter Kit for RX23W (型名：RTK5523Wxxxxxxxx)

表 6-12 動作環境の確認 (Rev.3.70)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.8.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.02.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.201904 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.3.70
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX111 CPU カード (製品番号 : R0K505111xxxxxx) Renesas Starter Kit+ for RX113 CPU カード (製品番号 : R0K505113xxxxxx)

表 6-13 動作環境の確認 (Rev.3.60)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.8.0
C コンパイラ	<p>ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.02.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99</p> <p>GCC for Renesas RX 8.3.0.201904 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。</p>
エンディアン	リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.3.60
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX72M (型名：RTK5572Mxxxxxxxxxx)

表 6-14 動作環境の確認 (Rev.3.50)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.7.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.02.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 8.3.0.201904 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.3.50
使用ボード	Renesas Solution Starter Kit+ for RX23E-A CPU カード (製品番号：RTK0ESXBxxxxxxxxxx)

表 6-15 動作環境の確認 (Rev.3.40)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.7.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 4.8.4.201902 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.3.40
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX72N CPU カード (製品番号 : RTK5572Nxxxxxxxx)

表 6-16 動作環境の確認 (Rev.3.30)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.7.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 4.8.4.201902 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FCC 周辺モジュールで宣言された割り込み関数をリンカーが誤って破棄する GCC リンカーの問題を回避するためです。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.3.30
使用ボード	RX13T CPU カード (製品番号：RTK0EMXA10C00000BJ)

表 6-17 動作確認環境 (Rev.3.20)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.5.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 4.8.4.201902 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FIT 周辺機器モジュール内で宣言されている割り込み関数をリンカが誤って破棄 (discard) することを回避 (work around) するための対策です。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev.3.20
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX72M (型名：RTK5572Mxxxxxxxxxx)

表 6-18 動作確認環境 (Rev.3.10)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.5.0
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev.3.10
使用ボード	Renesas Solution Starter Kit for RX23W (型名：RTK5523Wxxxxxxxxxx)

表 6-19 動作確認環境 (Rev.3.00)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.4.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.10.1
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99 GCC for Renesas RX 4.8.4.201803 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -Wl,--no-gc-sections これは、FIT 周辺機器モジュール内で宣言されている割り込み関数をリンクが誤って破棄 (discard) することを回避 (work around) するための対策です。
エンディアン	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.10.1 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev.3.00
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX65N-2MB (型名：RTK50565Nxxxxxxxx)

表 6-20 動作確認環境 (Rev.2.50)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.3.0
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev.2.50
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX72T (型名：RTK5572Txxxxxxxx)

表 6-21 動作確認環境 (Rev.2.41)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.3.0
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.01.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev.2.41
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX66T (型名：RTK50566T0SxxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX 65N-2MB (型名：RTK50565N2CxxxxxBR) Renesas Starter Kit+ for RX130-512KB (型名：RTK5051308CxxxxxBR)

表 6-22 動作確認環境 (Rev.2.40)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V.7.0.0
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V3.00.00
	コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.2.40
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX66T (型名：RTK50566T0SxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX 65N-2MB (型名：RTK50565N2CxxxxBR) Renesas Starter Kit+ for RX130-512KB (型名：RTK5051308CxxxxBR)

表 6-23 動作確認環境 (Rev.2.31)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio Version 6.0.0
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V2.07.00
	コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.2.31
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX 65N-2MB (型名：RTK50565N2CxxxxBR) Renesas Starter Kit+ for RX130-512KB (型名：RTK5051308CxxxxBR)

表 6-24 動作確認環境 (Rev.2.30)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio Version 6.0.0
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler Package for RX Family V2.07.00
	コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのバージョン	Rev.2.30
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX 65N-2MB (型名：RTK50565N2CxxxxBR) Renesas Starter Kit+ for RX130-512KB (型名：RTK5051308CxxxxBR)

6.2 トラブルシューティング

- (1) Q : 本 FIT モジュールをプロジェクトに追加しましたが、ビルド実行すると「Could not open source file "platform.h"」エラーが発生します。

A : FIT モジュールがプロジェクトに正しく追加されていない可能性があります。プロジェクトへの追加方法をご確認ください。

- CS+を使用している場合
アプリケーションノート RX ファミリ CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)」
- e² studio を使用している場合
アプリケーションノート RX ファミリ e² studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1723)」

また、本 FIT モジュールを使用する場合、ボードサポートパッケージ FIT モジュール(BSP モジュール)もプロジェクトに追加する必要があります。BSP モジュールの追加方法は、アプリケーションノート「ボードサポートパッケージモジュール(R01AN1685)」を参照してください。

- (2) Q : 本 FIT モジュールをプロジェクトに追加しましたが、ビルド実行すると「This MCU is not supported by the current r_gpio_rx module.」エラーが発生します。

A : 追加した FIT モジュールがユーザプロジェクトのターゲットデバイスに対応していない可能性があります。追加した FIT モジュールの対象デバイスを確認してください。

- (3) Q : 本 FIT モジュールをプロジェクトに追加しましたが、ビルド実行すると「コンフィグ設定が間違っている場合のエラーメッセージ」エラーが発生します。

A : “r_gpio_rx_config.h” ファイルの設定値が間違っている可能性があります。“r_gpio_rx_config.h” ファイルを確認して正しい値を設定してください。詳細は「2.8 コンパイル時の設定」を参照してください。

7. 参考ドキュメント

ユーザーズマニュアル：ハードウェア

最新版をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。

テクニカルアップデート／テクニカルニュース

最新の情報をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。

ユーザーズマニュアル：開発環境

RX ファミリ CC-RX コンパイラ ユーザーズマニュアル (R20UT3248)

最新版をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。

テクニカルアップデートの対応について

本モジュールは以下のテクニカルアップデートの内容を反映しています。

TN-RX* -A180A/E

TX-RX* -A0234A/E

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2013.11.15	–	初版
1.20	2014.04.23	1 3 3 4-7 7 11	サポート対象 MCU の一覧を追加。ドキュメント一覧を改訂。 必要な BSP のバージョン一覧を更新。 制限に関する注意を追加：ポートの切り替え機能をサポートしていない。 PORT_J に関する説明で、割り当てる値を訂正。 セクション「2.9.3 ポート端子のマスク」を追加。 存在しない端子や有効な端子への書き込みに関する注意を追加。
1.30	2014.06.03	1 3 19	サポート対象 MCU の一覧で、RX64M に関する説明を追加。 ツールチェーンのバージョンを更新。 セクション 3.9 の書式を更新。
1.40	2014.11.28	– 5	RX113 グループのサポートを追加。 「コードサイズ」セクションを追加。
1.50	2015.03.06	– 5 10	RX71M グループのサポートを追加。 RX71M に対応するコードサイズを更新。 「制御コマンド」を更新し、DSCR に関する説明を追加。
1.60	2015.06.30	– 5	RX231 グループのサポートを追加。 RX231 に対応するコードサイズを更新。
1.70	2015.09.30	– 5	RX23T グループのサポートを追加。 RX23T に対応するコードサイズを更新。
1.80	2015.10.01	– 5	RX130 グループのサポートを追加。 RX130 に対応するコードサイズを更新。
1.90	2015.12.01	– 1, 10 4 5 20	RX24T グループのサポートを追加。 『ボードサポートパッケージモジュール Firmware Integration Technology』アプリケーションノートのドキュメント番号を変更。 セクション 2 の説明を変更。 RX24T に対応するコードサイズを更新。 「4. デモプロジェクト」を追加。
2.00	2016.01.01	– 5 21	RX230 グループのサポートを追加。 RX230 に対応するコードサイズを更新。 「テクニカルアップデートの対応について」を追加。
2.01	2016.06.15	20	「4. デモプロジェクト」に RSKRX64M を追加。
2.10	2016.10.01	– 1 4 5 10 19 22	RX65N グループのサポートを追加。 『ボードサポートパッケージモジュール Firmware Integration Technology』アプリケーションノートのドキュメント番号を変更。 対象デバイスに RX65N グループを追加。 「2.5 対応ツールチェーン」に RX65N を追加。 RX65N. に対応するコードサイズを更新。 「制御コマンド」を更新し、DSCR2 に関する説明を追加。 「3.8 R_GPIO_PinControl」に DSCR2 コマンドを追加。 「5. デモプロジェクト」を追加。 「6 参考ドキュメント」を追加。 「お問い合わせ先」を更新。

		23	
2.20	2017.02.28		RX24U グループのサポートを追加。 「2.5 対応ツールチェーン」に RXC v2.06.00 を追加。 RX24U. に対応するコードサイズを更新。 RX24T グループに対して以下対応 - P36、P37 の仕様公開に対応 - 64 ピンパッケージに対応
2.30	2017.07.21		RX130-512KB と RX65N-2MB のサポートを追加。 「2.5 対応ツールチェーン」に RXC v2.07.00 を追加。 「2.12 FIT モジュールをプロジェクトに追加する方法」を更新。
2.31	2017.10.31		「4. デモプロジェクト」に RSKRX65N と RSKRX65N-2MB を追加。 「4.4 デモのダウンロード方法」を追加。 「5. 付録」を追加。
2.40	2018.09.28	1 6 24	RX66T のサポートを追加。 RX66T に対応するコードサイズを追加 「6.1 動作確認環境」 Rev.2.40 に対応する表を追加。
2.41	2018.11.16	- 24	XML 内にドキュメント番号を追加。 Renesas Starter Kit+ for RX66T の型名を変更。 Rev.2.41 に対応する表を追加。
2.50	2019.02.01	- 1 6 13-21 24	RX72T グループのサポートを追加。 RX72T グループのサポートを追加。 RX72T グループに対応するコードサイズを追加。 各 API 関数で「Reentrant」の説明を削除。 「6.1 動作確認環境」 Rev 2.50 に対応する表を追加。
3.00	2019.05.20	— 1 5 6 24 28 プログラム	以下のコンパイラをサポート。 - GCC for Renesas RX - IAR C/C++ Compiler for Renesas RX RX210 と RX631 の更新終了につき、「対象デバイス」からこれらのデバイスを削除。 「ターゲットコンパイラ」のセクションを追加。 関連ドキュメントを削除。 「2.2 ソフトウェアの要求」 r_bsp v5.20 以上が必要 「2.8 コードサイズ」セクションを更新。 表 6.1 「動作確認環境」： Rev.3.00 に対応する表を追加。 「Web サイトおよびサポート」のセクションを削除。 GCC と IAR コンパイラに関して、以下を変更。 R_GPIO_GetVersion 関数のインライン展開を削除。
3.10	2019.06.28	1 6 24 プログラム	RX23W のサポートを追加。 RX23W に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.3.10 に対応する表を追加。 RX23W のサポートを追加。
3.20	2019.08.15	1 7 25	RX72M のサポートを追加。 RX72M に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.3.20 に対応する表を追加。 表 6.2 : RX23W ボード名変更。

		プログラム	RX72M のサポートを追加。
3.30	2019.11.25	1 5 7 25 プログラム	RX13T のサポートを追加。 2.3 制限事項 制限事項を追加。 RX13T に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.3.30 に対応する表を追加。 RX13T のサポートを追加。 API 関数のコメントを Doxygen スタイルに変更。
3.40	2019.12.30	1 8 26 プログラム	RX72N, RX66N のサポートを追加。 RX72N, RX66N に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.3.40 に対応する表を追加。 RX72N, RX66N のサポートを追加。 API 関数のコメントを Doxygen スタイルに変更。
3.50	2020.03.31	1 8 25 26 プログラム	RX23E-A のサポートを追加。 RX23E-A に対応するコードサイズを追加。 デモプロジェクトの更新と追加 「6.1 動作確認環境」： Rev.3.50 に対応する表を追加。 RX23E-A のサポートを追加。 デモプロジェクトの更新と追加
3.60	2020.06.30	25 26 プログラム	「5. デモプロジェクト」に RSKRX72M を追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.3.60 に対応する表を追加。 デモプロジェクトの更新と追加
3.70	2021.01.15	26 35 プログラム	「6.1 動作確認環境」： Rev.3.70 に対応する表を追加。 「テクニカルアップデートの対応について」に TN-RX* - A180A/E, TX-RX* -A0234A/E を追加。 RX111, RX113 から PH7 を削除(TN-RX* -A180A/E, TX-RX* -A0234A/E)
3.80	2021.04.01	26 プログラム	「6.1 動作確認環境」： Rev.3.80 に対応する表を追加。 RX23W-83pin のサポートを追加。
3.90	2021.04.01	26 プログラム	「6.1 動作確認環境」： Rev.3.90 に対応する表を追加。 RX72M-100pin, 144pin のサポートを追加。
4.00	2021.04.07	1 4 8 26 プログラム	RX671 のサポートを追加。 「1.3 GPIO FIT モジュールを使用する」のセクションを追 加。 「1.3.1GPIO FIT モジュールを C++プロジェクト内で使用す る」のセクションを追加。 RX671 に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.4.00 に対応する表を追加。 RX671 のサポートを追加。
4.10	2021.04.15	1 8 26	RX140 のサポートを追加。 RX140 に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」：

		プログラム	Rev.4.10 に対応する表を追加。 RX140 のサポートを追加。 デモプロジェクトに CS+ のサポートを追加。
4.20	2021.09.13	25 26 プログラム	「5. デモプロジェクト」に RSKRX671 を追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.4.20 に対応する表を追加。 デモプロジェクトの更新と追加。
4.30	2021.11.11	5 9 27 プログラム	1.5 制限事項 1.5.1 端子切り替えを追加。 1.5.2 サブクロックと入力の端子共有を追加。 RX140 に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.4.30 に対応する表を追加。 RX140-256KB のサポートを追加。
4.40	2022.03.14	8 27 プログラム	RX66T に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.4.40 に対応する表を追加。 RX66T-48pin のサポートを追加。
4.50	2022.03.31	1 9 27 プログラム	RX660 のサポートを追加。 RX660 に対応するコードサイズを追加。 「6.1 動作確認環境」： Rev.4.50 に対応する表を追加。 RX660 のサポートを追加。
4.60	2022.06.28	27 プログラム	「6.1 動作確認環境」： Rev.4.60 に対応する表を追加。 デモプロジェクトを更新
4.70	2022.12.15	5 10-13 27 プログラム	1.5.2 サブクロックと入力の端子共有： RX110, RX111 のサポートを追加。 2.10.1, 2.10.2, 2.10.3 の例の記述を変更した。 「6.1 動作確認環境」： Rev.4.70 に対応する表を追加。 RX110, RX111 の PH7 を追加。 RX66T, RX72T の P50, P51 を追加。 RX110 の PORTJ を追加。 RX72T の 112 ピン, 80 ピン, 64 ピンパッケージを削除。
4.80	2023.02.28	27 プログラム	「6.1 動作確認環境」： Rev.4.80 に対応する表を追加。 RX72N 145pin, 144pin の PORTF, PORTJ の PIN MASK 値を修正しました。

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しないでください。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えば、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、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。型名が異なる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まれます。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、変更、複製、リバースエンジニアリング等、その他、不適切に使用しないでください。かかる改造、変更、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、脆弱性問題に起因した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、最寄り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。