

RX13Tグループ

初期設定例

要旨

本アプリケーションノートでは、ヘッダファイルで選択する使用条件に応じて、RX13Tグループのクロック設定やリセット後に動作している周辺機能の停止、存在しないポートの設定などの、リセット後に必要な設定について説明します。

対象デバイス

- ・RX13Tグループ 48ピン版 ROM容量：64KB、128KB
- ・RX13Tグループ 32ピン版 ROM容量：64KB、128KB

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

目次

1. 仕様	3
1.1 リセット後に動作している周辺機能の停止	3
1.2 存在しないポートの設定	3
1.3 クロックの選択	4
1.3.1 概要	4
1.3.2 サンプルコードで想定しているクロックの仕様	4
1.3.3 クロック選択例	5
2. 動作確認条件	6
3. ソフトウェア説明	7
3.1 リセット後に動作している周辺機能の停止	7
3.2 存在しないポートの設定	7
3.2.1 処理概要	7
3.2.2 ピン数の設定方法	8
3.3 クロックの設定	9
3.3.1 クロックの設定手順	9
3.4 セクション構成	10
3.5 ファイル構成	10
3.6 オプション設定メモリ	10
3.7 定数一覧	11
3.8 関数一覧	13
3.9 関数仕様	14
3.10 フローチャート	16
3.10.1 メイン処理	16
3.10.2 リセット後に動作している周辺機能の停止	16
3.10.3 存在しないポートの設定	17
3.10.4 クロック初期設定	18
3.10.5 メインクロックの発振設定	19
3.10.6 HOCOクロックの発振設定	19
3.10.7 PLLクロックの発振設定	20
4. プロジェクトをインポートする方法	21
4.1 e2 studioでの手順	21
4.2 CS+での手順	22
5. サンプルコード	23
6. 参考ドキュメント	23
7. 改訂記録	24

1. 仕様

リセット後に動作している周辺機能の停止、存在しないポートの設定、クロックの設定を行います。本アプリケーションノートでは、電源投入時（コールドスタート）時を想定しています。

1.1 リセット後に動作している周辺機能の停止

周辺機能によっては、電源投入後から動作しているものやモジュールストップ機能が無効になっているものがあります。この項目に該当する処理として、

- DTC、RAM0 の機能を停止する処理

を用意しています。なおサンプルコードでは上記の処理は無効になっています。必要に応じて定数を書き換えて処理を有効にしてください。

1.2 存在しないポートの設定

存在しないポートの方向制御ビットはユーザーズマニュアル ハードウェア編「17.4 ポート方向レジスタ (PDR) の初期化」に従って設定する必要があります。本アプリケーションノートのサンプルコードは端子数が 48 ピンの製品に合わせて初期値を設定しています。お使いの製品に応じて定数を書き換えて下さい。

1.3 クロックの選択

1.3.1 概要

クロックの設定は以下の手順で行います。

- (1) メインクロック設定
- (2) PLL クロック設定
- (3) HOCO クロック設定
- (4) システムクロック切り替え

本アプリケーションノートでは、`r_init_clock.h` で定義している定数を変更することで、各クロックの設定内容を切り替えます。サンプルコードではシステムクロックを HOCO クロックとしています。必要に応じて定数を書き換えて使用するクロックを変更してください。

1.3.2 サンプルコードで想定しているクロックの仕様

サンプルコードで想定しているクロックの仕様を示します。

表 1.1 サンプルコードで想定しているクロックの仕様

クロック	発振子周波数	発振安定時間	備考
メインクロック ^(注1)	8MHz	4.2ms ^(注2)	水晶 RX13T CPU カード (RTK0EMXA10C00000BJ)には 実装されていません。
PLL クロック ^(注1)	32MHz	- ^(注3)	-
HOCO クロック	32MHz	- ^(注3)	-

注1. サンプルコードでは発振を停止させています。

注2. 発振子の発振安定時間は実際のシステムにおける配線パターン、発振定数などの条件により異なります。発振安定時間は、お客様が実際に使用されるシステムの評価を発振子メーカーに依頼し、入手してください。

注3. ユーザーズマニュアルハードウェア編の「電気的特性」を参照してください。

1.3.3 クロック選択例

サンプルコードでは、r_init_clock.h で定義している定数を変更することで、システムクロックのクロックソース、各クロックの発振/停止などを選択できます。表 1.2にサンプルコードのクロック選択例を示します。

表 1.2 クロック選択例

No		1 ^(注1)	2	3
システムクロック		HOCO	PLL	メインクロック
PLL クロック		停止	発振	停止
メインクロック		停止	発振	発振
HOCO クロック		発振	停止	停止
動作電力制御モード		高速動作モード	高速動作モード	中速動作モード
定数 (注2)	SEL_SYSCLK	CLK_HOCO	CLK_PLL	CLK_MAIN
	SEL_PLL	B_NOT_USE	B_USE	B_NOT_USE
	SEL_MAIN	B_NOT_USE	B_USE	B_USE
	SEL_HOCO	B_USE	B_NOT_USE	B_NOT_USE
	SEL_OPCM	OPCM_HIGH	OPCM_HIGH	OPCM_MID

注1. サンプルコードのデフォルト設定

注2. 定数の詳細はサンプルコードで使用する定数を参照してください。

2. 動作確認条件

本アプリケーションノートでは下記の条件で動作を確認しています。

表 2.1 動作確認条件

項目		内容
使用マイコン		R5F513T5ADFL (RX13T グループ)
動作周波数	システムクロックに HOCO を選択した場合 (表 1.2の No.1)	<ul style="list-style-type: none"> • HOCO : 32MHz • システムクロック (ICLK) : 32MHz (HOCO1 分周) • 周辺モジュールクロック B (PCLKB) : 32MHz (HOCO1 分周) • 周辺モジュールクロック D (PCLKD) : 32MHz (HOCO1 分周) • FlashIF クロック (FCLK) : 32MHz (HOCO 1 分周)
	システムクロックに PLL を選択した場合 (表 1.2の No.2)	<ul style="list-style-type: none"> • メインクロック : 8MHz • PLL : 32MHz (メインクロック 2 分周 8 通倍) • システムクロック (ICLK) : 32MHz (PLL1 分周) • 周辺モジュールクロック B (PCLKB) : 32MHz (PLL1 分周) • 周辺モジュールクロック D (PCLKD) : 32MHz (PLL1 分周) • FlashIF クロック (FCLK) : 32MHz (PLL 1 分周)
	システムクロックにメインクロックを選択した場合 (表 1.2の No.3)	<ul style="list-style-type: none"> • メインクロック : 8MHz • システムクロック (ICLK) : 8MHz (メインクロック 1 分周) • 周辺モジュールクロック B (PCLKB) : 8MHz (メインクロック 1 分周) • 周辺モジュールクロック D (PCLKD) : 8MHz (メインクロック 1 分周) • FlashIF クロック (FCLK) : 8MHz (メインクロック 1 分周)
動作電圧		3.3V
統合開発環境		ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio Version: 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 V.3.01 コンパイルオプション統合開発環境のデフォルト設定を使用しています
iodefine.h のバージョン		Version 1.00A
エンディアン		リトルエンディアン・ビッグエンディアン
動作モード		シングルチップモード
プロセッサモード		スーパバイザモード
サンプルコードのバージョン		Version 1.00
使用ボード		RX13T CPU カード (製品型名 : RTK0EMXA10C00000BJ)

3. ソフトウェア説明

3.1 リセット後に動作している周辺機能の停止

リセット後に動作している周辺機能の停止を行います。リセット解除後、モジュールストップ状態へ遷移する場合、モジュールストップビットを“1”（モジュールストップ状態へ遷移）に設定してください。このモジュールストップを行うことで消費電力を低減できます。

サンプルコードでは定数「MSTP_STATE_対象モジュール名」の値を“0 (MODULE_STOP_DISABLE)”とし、対象モジュールはモジュールストップ状態に遷移していません。使用するシステムに応じてモジュールストップ状態へ遷移したい場合、r_init_stop_module.h の定数の値を“1 (MODULE_STOP_ENABLE)”に設定してください。

表 3.1 リセット後にモジュールストップ状態が解除されている周辺モジュール一覧

周辺モジュール	モジュールストップ設定ビット	リセット後の値	このモジュールを使用しない場合の設定
DTC	MSTPCRA.MSTPA28 ビット	0 (モジュールストップ状態の解除)	1 (モジュールストップ状態へ遷移)
RAM0	MATPCRC.MSTPC0 ビット	0(RAM0 動作)	1(RAM0 停止)

3.2 存在しないポートの設定

3.2.1 処理概要

存在しないポートの PDR レジスタの対応ビットを“0”（入力）または“1”（出力）に設定します。設定値はユーザーズマニュアル ハードウェア編「17.4 ポート方向レジスタ(PDR) の初期化」に則っています。本関数をコールした後に、存在しないポートを含む PDR レジスタへバイト単位で書き込む場合、存在しないポートの方向制御ビットはユーザーズマニュアル ハードウェア編「17.4 ポート方向レジスタ(PDR) の初期化」に則って設定してください。また PODR レジスタへバイト単位で書き込む場合、存在しないポートに該当する出力データ格納ビットには“0”を設定してください。

3.2.2 ピン数の設定方法

サンプルコードでは、48ピン版（PIN_SIZE=48）に設定しています。また、サンプルコードが対応している他のピン数は、32ピンです。48ピン以外の製品を使用する場合、r_init_port_initialize.hのPIN_SIZEを使用するデバイスのピン数に変更してください。

表 3.2 存在しないポート一覧

ポートシンボル	48ピン	本数	32ピン	本数
PORT1	P12~P17	6	P10,P12~P17	7
PORT2	P20,P21,P25~P27	5	P20~P27	8
PORT3	P30~P35	6	P30~P35	6
PORT4	-	-	P45~P47	3
PORT7	P77	1	P70,P77	2
PORT9	P90~P92,P95~P97	6	P90~P92,P95~P97	6
PORTA	PA0,PA1,PA4~PA7	6	PA0~PA7	8
PORTB	-	-	PB4,PB5	2
PORTD	PD0~PD2,PD7	4	PD0~PD7	8
PORTE	PE0,PE1,PE3~PE7	7	PE0,PE1,PE3~PE7	7

3.3 クロックの設定

3.3.1 クロックの設定手順

表 3.3にクロックの設定手順とそれぞれの処理内容、およびサンプルコードでの設定を示します。サンプルコードでは HOCO クロックを動作させてメインクロック、PLL クロックを停止させています。

表 3.3 クロック設定手順

手順	処理	処理内容		サンプルコードの設定
1	メインクロック 設定 ^(注2)	使用しない	設定は不要です。	メインクロックを 使用しない
		使用する	メインクロックのドライブ能力の設定、およびメインクロックの出力を内部クロックに供給するまでの待機時間を MOSCWTCR レジスタに設定してから、メインクロックを発振します。 その後、発振安定待機時間待ち ^(注1) を行います。	
2	HOCO クロック 設定 ^(注2)	使用しない	設定は不要です。	HOCO クロックを 使用する
		使用する	HOCO クロックを発振します。 その後、発振安定待機時間待ち ^(注1) を行います。	
3	PLL クロック 設定 ^(注2)	使用しない	設定は不要です。	PLL クロックを 使用しない
		使用する	PLL 入力分周比および周波数通倍率の設定をしてから、PLL クロックを発振します。 その後、発振安定待機時間待ち ^(注1) を行います。	
4	クロック分周比 設定	内部クロック分周の変更を行います。		<ul style="list-style-type: none"> • ICLK : 1 分周 • PCLKB : 1 分周 • PCLKD : 1 分周 • FCLK : 1 分周
5	システムクロック 切り替え	使用するシステムに応じて切り替えます。		HOCO クロックに切り替え

注1. 発振安定フラグレジスタの該当ビットが“1”になっていることを確認しています。

注2. 各クロックを使用する／使用しないの選択は、必要に応じて r_init_clock.h の定数を変更してください。

3.4 セクション構成

表 3.4にサンプルコードで変更するセクション情報を示します。セクションの追加変更及び、削除方法に関しては最新のRXファミリCC-RXコンパイラユーザーズマニュアルを参照してください。

表 3.4 サンプルコードで変更するセクション情報

セクション名	変更	アドレス	内容
End_of_RAM	追加	0000 2FFCh	内蔵RAMの最終アドレス

3.5 ファイル構成

表 3.5にサンプルコードで使用するファイルを示します。なお、統合開発環境で自動生成されるファイルは除きます。

表 3.5 サンプルコードで使用するファイル

ファイル名	概要	備考
main.c	メイン処理	
r_init_stop_module.c	リセット後に動作している周辺機能の停止	
r_init_stop_module.h	r_init_stop_module.cのヘッダファイル	
r_init_port_initialize.c	存在しないポートの設定	
r_init_port_initialize.h	r_init_port_initialize.cのヘッダファイル	
r_init_clock.c	クロック初期設定	
r_init_clock.h	r_init_clock.cのヘッダファイル	

3.6 オプション設定メモリ

表 3.6にサンプルコードで使用するオプション設定メモリの状態を示します。必要に応じてお客様のシステムに最適な値を設定してください

表 3.6 サンプルコードで使用するオプション設定メモリの状態

シンボル	アドレス	設定値	内容
OFS0	FFFF FF8Fh~FFFF FF8Ch	FFFF FFFFh	リセット後、IWDTは停止
OFS1	FFFF FF8Bh~FFFF FF88h	FFFF FFFFh	リセット後、電圧監視0リセット無効 リセット後、HOCO発振が無効
MDE	FFFF FF83h~FFFF FF80h	FFFF FFFFh	リトルエンディアン

3.7 定数一覧

表 3.7～表 3.10にサンプルコードで使用する定数を示します。

表 3.7 サンプルコードで使用する定数(ユーザ変更可)

定数名	設定値	内容
SEL_MAIN ^(注1)	B_NOT_USE	メインクロックの発振/停止選択 B_USE : 使用する B_NOT_USE : 使用しない
MAIN_CLOCK_HZ ^(注1)	8000000L	メインクロックの発振子周波数(Hz)
REG_MOFCCR ^(注1)	00h	メインクロック発振器のドライブ能力の設定 (MOFCCR レジスタの設定値)
REG_MOSCWTCR ^(注1)	06h	メインクロック発振器の発振安定待ち時間の設定 (MOSCWTCR レジスタの設定値)
SEL_HOCO ^(注1)	B_USE	HOCO クロックの発振/停止設定 B_USE : 使用する B_NOT_USE : 使用しない
SEL_PLL ^(注1)	B_NOT_USE	PLL クロックの発振/停止設定 B_USE : 使用する B_NOT_USE : 使用しない
REG_PLLCR ^(注1)	0F01h	PLL クロック入力分周比、周波数通倍率の設定
SEL_SYSCLK ^(注1)	CLK_HOCO	システムクロックのクロックソース選択 CLK_PLL : PLL クロック CLK_MAIN : メインクロック CLK_HOCO : HOCO クロック
REG_SCKCR ^(注1)	0000 0000h	内部クロック分周比の設定
SEL_OPCM ^(注1)	OPCM_HIGH	動作電力制御モード選択 ^(注4) OPCM_HIGH : 高速動作モード OPCM_MID : 中速動作モード
MSTP_STATE_DTC ^(注2)	MODULE_STOP_DISABLE	DTC のモジュールストップ状態の選択 MODULE_STOP_DISABLE : 解除 MODULE_STOP_ENABLE : 遷移
MSTP_STATE_RAM0 ^(注2)	MODULE_STOP_DISABLE	RAM0 の状態の選択 MODULE_STOP_DISABLE : 動作 MODULE_STOP_ENABLE : 停止
PIN_SIZE ^(注3)	48	使用する製品のピン数

注1. 使用するシステムに応じて r_init_clock.h で設定値を変更してください。

注2. 使用するシステムに応じて r_init_stop_module.h で設定値を変更してください。

注3. 使用するシステムに応じて r_init_port_initialize.h で設定値を変更してください。

注4. 動作モードによって、動作周波数範囲及び動作電圧範囲が異なります。詳細はユーザーズマニュアルハードウェア編を参照ください。

表 3.8 サンプルコードで使用する定数(ユーザ変更不可)

定数名	設定値	内容
B_NOT_USE	0	使用しない
B_USE	1	使用する
CLK_PLL	0400h	クロックソース : PLL
CLK_MAIN	0200h	クロックソース : メインクロック
CLK_HOCO	0100h	クロックソース : HOCO
OPCM_MID	02h	動作電力制御モード : 中速動作モード
OPCM_HIGH	00h	動作電力制御モード : 高速動作モード
OPCM_DEFAULT	OPCM_MID	リセット解除後の動作モード
MODULE_STOP_ENABLE	1	モジュールストップ状態へ遷移
MODULE_STOP_DISABLE	0	モジュールストップ状態の解除

表 3.9 48ピン版(PN_SIZE=48)の場合での定数

定数名	設定値	内容
DEF_P1PDR	00h	ポート P1 の方向レジスタの設定値
DEF_P2PDR	00h	ポート P2 の方向レジスタの設定値
DEF_P3PDR	00h	ポート P3 の方向レジスタの設定値
DEF_P4PDR	00h	ポート P4 の方向レジスタの設定値
DEF_P7PDR	00h	ポート P7 の方向レジスタの設定値
DEF_P9PDR	00h	ポート P9 の方向レジスタの設定値
DEF_PAPDR	00h	ポート PA の方向レジスタの設定値
DEF_PBPDR	00h	ポート PB の方向レジスタの設定値
DEF_PDPDR	00h	ポート PD の方向レジスタの設定値

表 3.10 32ピン版(PIN_SIZE=32)の場合での定数

定数名	設定値	内容
DEF_P1PDR	01h	ポート P1 の方向レジスタの設定値
DEF_P2PDR	1Ch	ポート P2 の方向レジスタの設定値
DEF_P3PDR	00h	ポート P3 の方向レジスタの設定値
DEF_P4PDR	E0h	ポート P4 の方向レジスタの設定値
DEF_P7PDR	01h	ポート P7 の方向レジスタの設定値
DEF_P9PDR	00h	ポート P9 の方向レジスタの設定値
DEF_PAPDR	00h	ポート PA の方向レジスタの設定値
DEF_PBPDR	30h	ポート PB の方向レジスタの設定値
DEF_PDPDR	78h	ポート PD の方向レジスタの設定値

3.8 関数一覧

表 3.11にサンプルコードの関数を示します。

表 3.11 関数

関数名	概要
main	メイン処理
R_INIT_StopModule	リセット後に動作している周辺機能の停止
R_INIT_Port_Initialize	存在しないポートの初期設定
R_INIT_Clock	クロックの初期設定
cgc_oscillation_main	メインクロックの発振設定
cgc_oscillation_pll	PLLクロックの発振設定
cgc_oscillation_hoco	HOCOクロックの発振設定

3.9 関数仕様

サンプルコードの関数仕様を示します。

main	
概要	メイン処理
ヘッダ	なし
宣言	void main(void)
説明	リセット後に動作している周辺機能の停止設定関数、存在しないポートの初期設定関数、およびクロックの初期設定関数の初期設定を呼び出します。
引数	なし
リターン値	なし

R_INIT_StopModule	
概要	リセット後に動作している周辺機能の停止
ヘッダ	r_init_stop_module.h
宣言	void R_INIT_StopModule(void)
説明	モジュールストップ状態へ遷移する設定を行います。
引数	なし
リターン値	なし
備考	サンプルコードでは、モジュールストップ状態への遷移は行っていません。

R_INIT_Port_Initialize	
概要	存在しないポートの初期設定
ヘッダ	r_init_port_initialize.h
宣言	void R_INIT_Port_Initialize (void)
説明	存在しないポートの端子に対応するポート方向レジスタの初期設定を行います。
引数	なし
リターン値	なし
備考	サンプルコードでは、48ピン版（PIN_SIZE=48）に設定しています。 本関数をコールした後に、存在しないポートを含む PDR、PODR レジスタへバイト単位で書き込む場合、存在しないポートの方向制御ビットはユーザーズマニュアルハードウェア編「17.4 ポート方向レジスタ(PDR)の初期化」に従って設定してください。またそのポートが出力ポートの場合は出力データ格納ビットには“0”を設定してください。

R_INIT_Clock	
概要	クロック初期設定
ヘッダ	r_init_clock.h
宣言	void R_INIT_Clock(void)
説明	クロックの初期設定、電力制御モードの設定を行います。
引数	なし
リターン値	なし
備考	サンプルコードでは、システムクロックを HOCO、電力制御モードは高速動作モードを選択しています。

cgc_oscillation_main	
概要	メインクロックの発振設定
ヘッダ	r_init_clock.h
宣言	static void cgc_oscillation_main (void)
説明	メインクロックのドライブ能力、および MOSCWTCR レジスタを設定してから、メインクロックを発振します。その後、メインクロックの発振安定待機時間待ちを行います。
引数	なし
リターン値	なし

cgc_oscillation_pll	
概要	PLL クロックの発振設定
ヘッダ	r_init_clock.h
宣言	static void cgc_oscillation_pll (void)
説明	PLL 入力分周比および周波数通倍率を設定してから、PLL クロックを発振します。その後、PLL の発振安定時間待ちを行います。
引数	なし
リターン値	なし

cgc_oscillation_hoco	
概要	HOCO クロックの発振設定
ヘッダ	r_init_clock.h
宣言	static void cgc_oscillation_hoco (void)
説明	HOCO を発振します。その後、HOCO の発振安定待機時間待ちを行います。
引数	なし
リターン値	なし

3.10 フローチャート

3.10.1 メイン処理

図 3.1にメイン処理のフローチャートを示します。

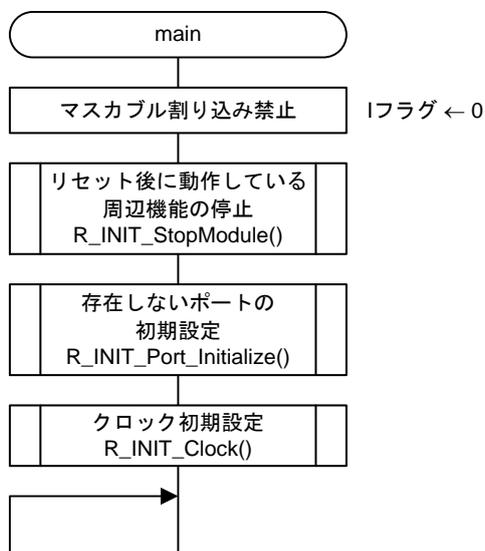
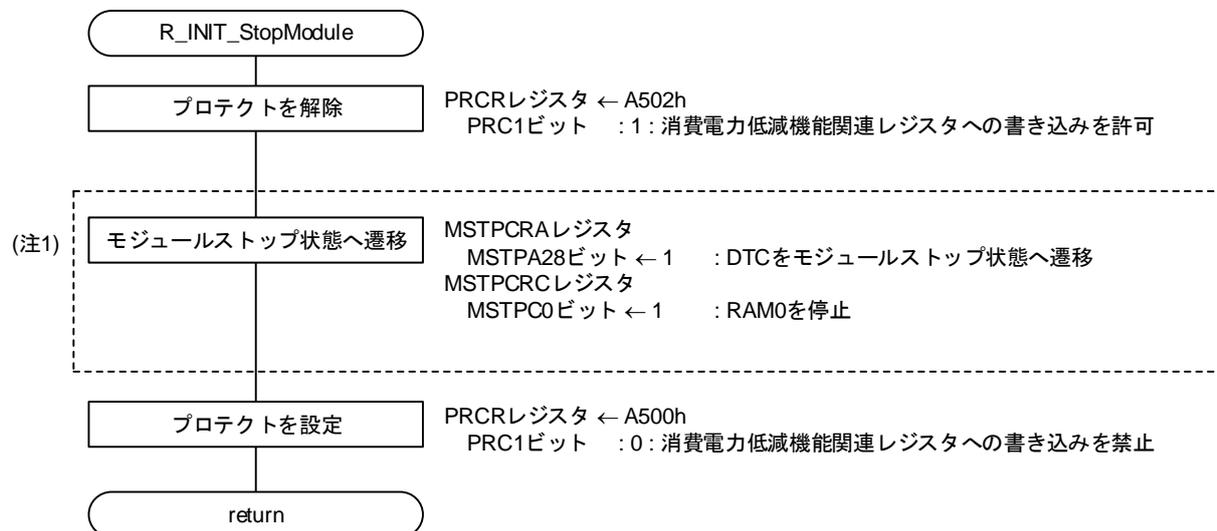


図 3.1 メイン処理

3.10.2 リセット後に動作している周辺機能の停止

図 3.2にリセット後に動作している周辺機能の停止のフローチャートを示します。



注1 サンプルコードではモジュールストップ状態は解除になっています。モジュールストップ状態へ遷移する場合は、定数「#define MSTP_STATE_対象モジュール名」の値を1にしてください。

図 3.2 リセット後に動作している周辺機能の停止

3.10.3 存在しないポートの設定

図 3.3に存在しないポートの設定のフローチャートを示します。

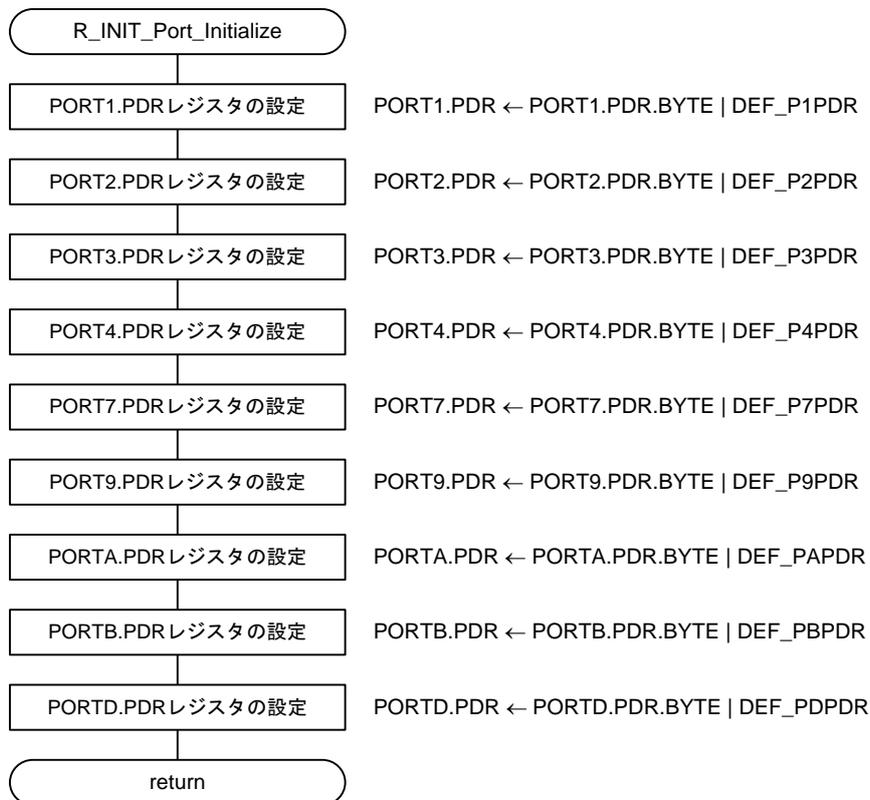
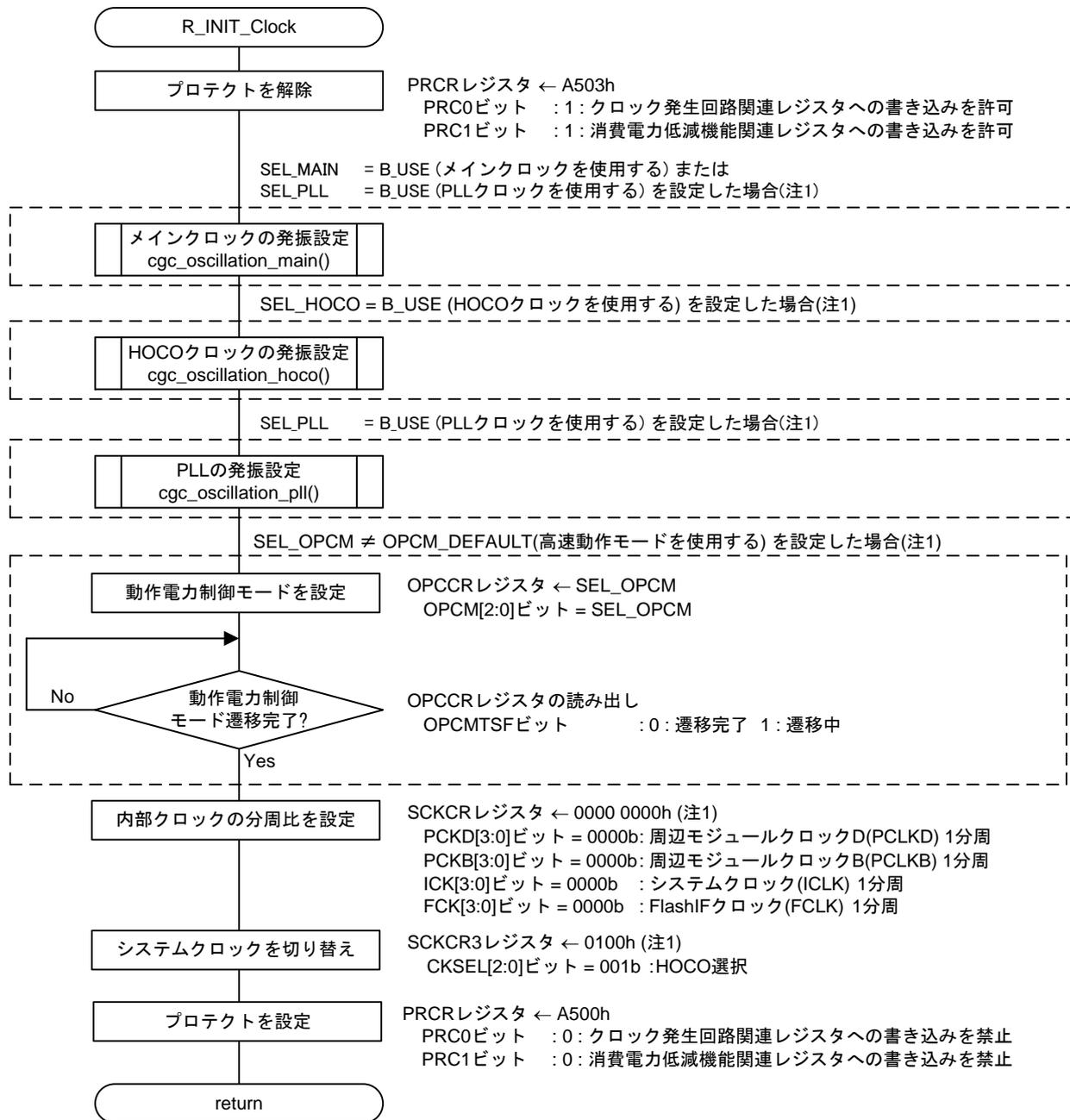


図 3.3 存在しないポートの設定

3.10.4 クロック初期設定

図 3.4にクロック初期設定のフローチャートを示します。

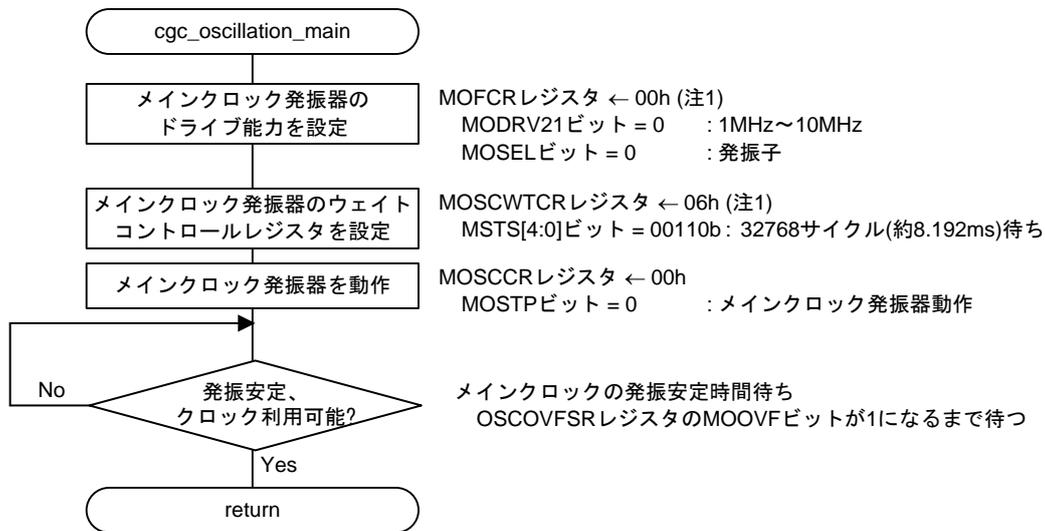


注.1 使用するシステムに応じて定数の設定を変更してください。

図 3.4 クロック初期設定

3.10.5 メインクロックの発振設定

図 3.5にメインクロックの発振設定のフローチャートを示します。

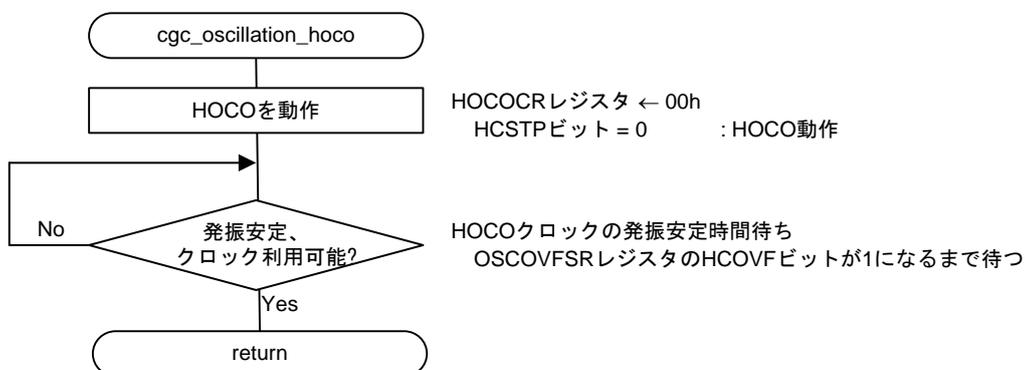


注.1 使用するシステムに応じて定数の設定を変更してください。

図 3.5 メインクロックの発振設定

3.10.6 HOCO クロックの発振設定

図 3.6に HOCO クロックの発振設定のフローチャートを示します。



注.1 使用するシステムに応じて定数の設定を変更してください。

図 3.6 HOCO クロックの発振設定

3.10.7 PLL クロックの発振設定

図 3.7に PLL クロックの発振設定のフローチャートを示します。

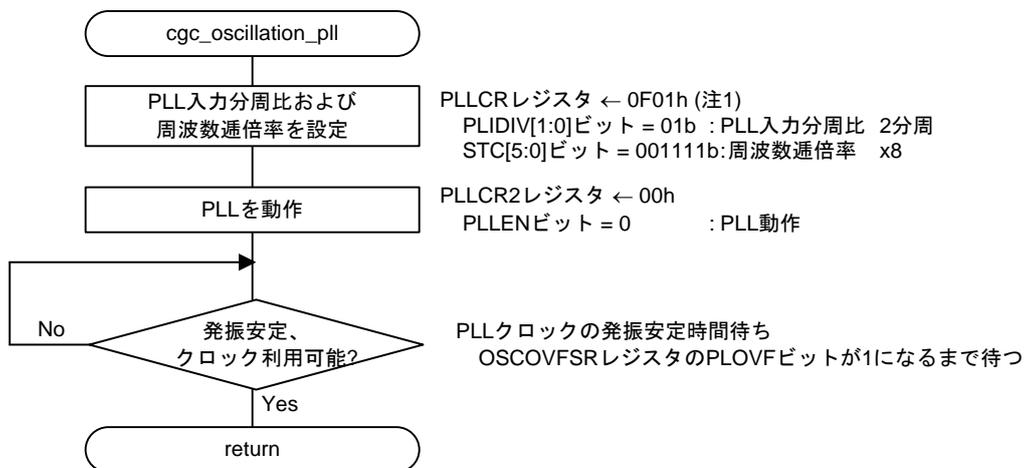


図 3.7 PLL クロックの発振設定

4. プロジェクトをインポートする方法

サンプルコードは e² studio のプロジェクト形式で提供しています。本章では e² studio および CS+へプロジェクトをインポートする方法を示します。インポート完了後、ビルドおよびデバッグの設定を確認してください。

4.1 e² studio での手順

e² studio でご使用になる際は、下記の手順で e² studio にインポートしてください。

(使用する e² studio のバージョンによっては画面が異なる場合があります。)

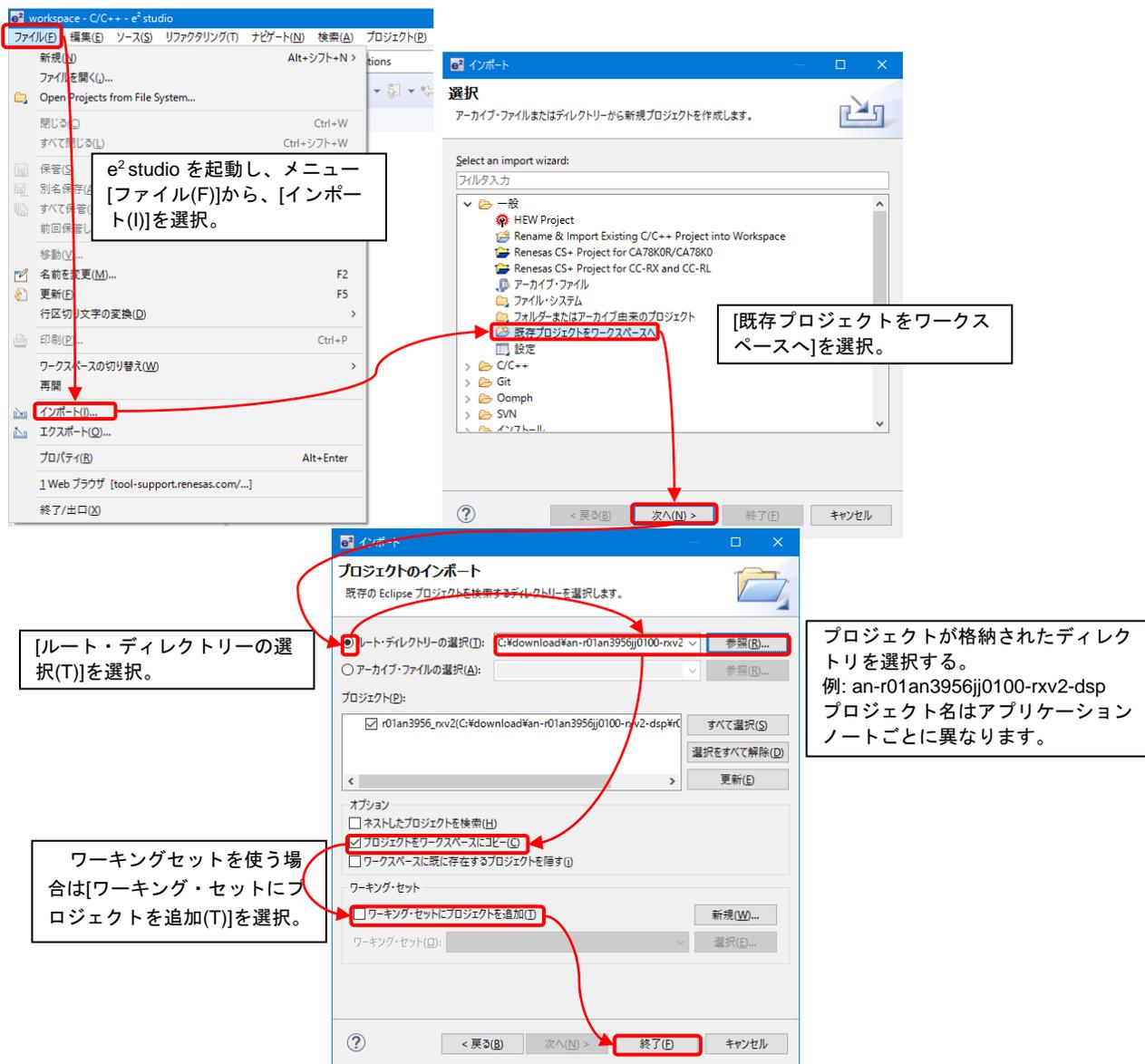


図 4.1 プロジェクトを e² studio にインポートする方法

4.2 CS+での手順

CS+でご使用になる際は、下記の手順でCS+にインポートしてください。
 (使用するCS+のバージョンによっては画面が異なる場合があります。)

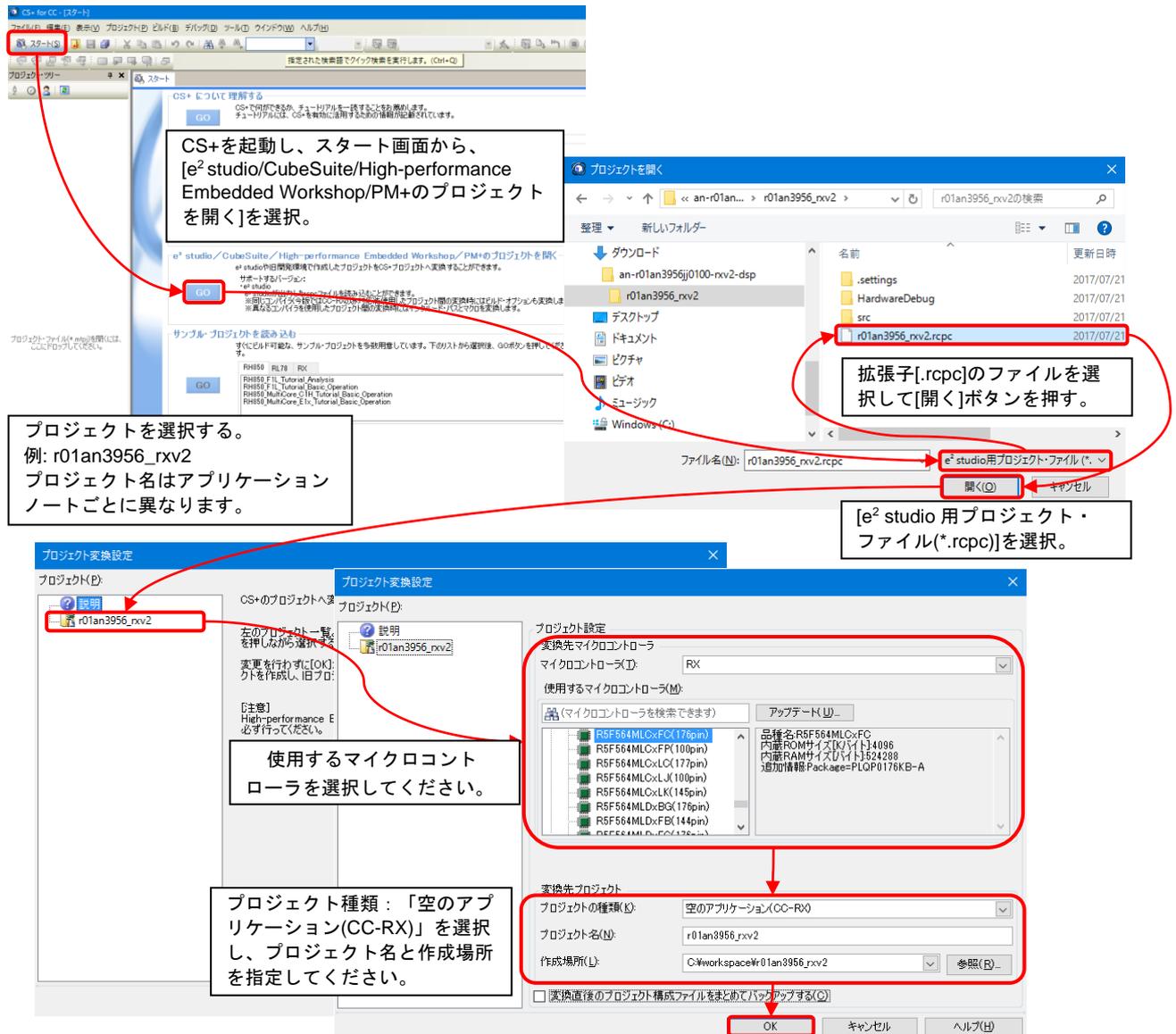


図 4.2 プロジェクトをCS+にインポートする方法

5. サンプルコード

サンプルコードはルネサスエレクトロニクスホームページから最新バージョンを入手してください。

6. 参考ドキュメント

ユーザーズマニュアル：ハードウェア

RX13T グループユーザーズマニュアル ハードウェア編 (R01UH0822)

(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 ファミリー 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)

7. 改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2019.11.01	-	初版発行

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っていると、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。お客様の機器・システムの設計において、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、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、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。
5. 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。

6. 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。
7. 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。
8. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
9. 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。
10. 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いたします。
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禁じます。
12. 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.4.0-1 2017.11)

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。