

## RL78/G23

### オペレーション・ステートの切り替え

#### 要旨

本アプリケーションノートでは、RL78/G23 のオペレーション・ステート・コントローラによってオペレーション・ステートを切り替える際のレジスタ設定手順を示します。リセット解除後は HS モードで動作し、ボタン押下によってフラッシュ動作モードを順次切り換えます (HS モード→ LS モード→ LP モード→LS モード→ HS モード。以降、繰り返し)。

#### 動作確認デバイス

RL78/G23

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。

## 目次

1. 仕様 .....	3
1.1 仕様概要 .....	3
1.2 動作概要 .....	4
2. 動作確認条件 .....	5
3. ハードウェア説明 .....	6
3.1 ハードウェア構成例 .....	6
3.2 使用端子一覧 .....	6
4. ソフトウェア説明 .....	7
4.1 オプション・バイトの設定 .....	7
4.2 定数一覧 .....	7
4.3 変数一覧 .....	8
4.4 関数一覧 .....	8
4.5 関数仕様 .....	9
4.6 フローチャート .....	10
4.6.1 メイン処理 .....	10
4.6.2 フラッシュ動作モード切り替え (HS) 処理 .....	11
4.6.3 フラッシュ動作モード切り替え (LS) 処理 .....	12
4.6.4 フラッシュ動作モード切り替え (LP) 処理 .....	13
4.6.5 外部割込み (INTPO) 処理 .....	14
5. サンプルコード .....	15
6. 参考ドキュメント .....	15
改訂記録 .....	16

## 1. 仕様

### 1.1 仕様概要

ボタンが押される (INTP0 割り込みが発生する) と、フラッシュ動作モードが変更されます。RL78/G23がサポートしているすべてのオペレーション・ステート遷移を実行すると、リセット直後と同じ状態に戻ります。また、LED1とLED2の点灯状態で、フラッシュ動作モードの状態を示します。

表 1-1 に使用する周辺機能と用途を示し、図 1-1 に各フラッシュ動作モードの遷移順序を示し、表 1-2 にオペレーション・ステートの詳細と遷移を示します。

表 1-1 使用する周辺機器と用途

周辺機能	用途
外部割込み	スイッチ入力
ポート出力	P52、P53 端子に接続された LED (LED1、LED2) の点灯制御

図 1-1 各フラッシュ動作モードの遷移順序

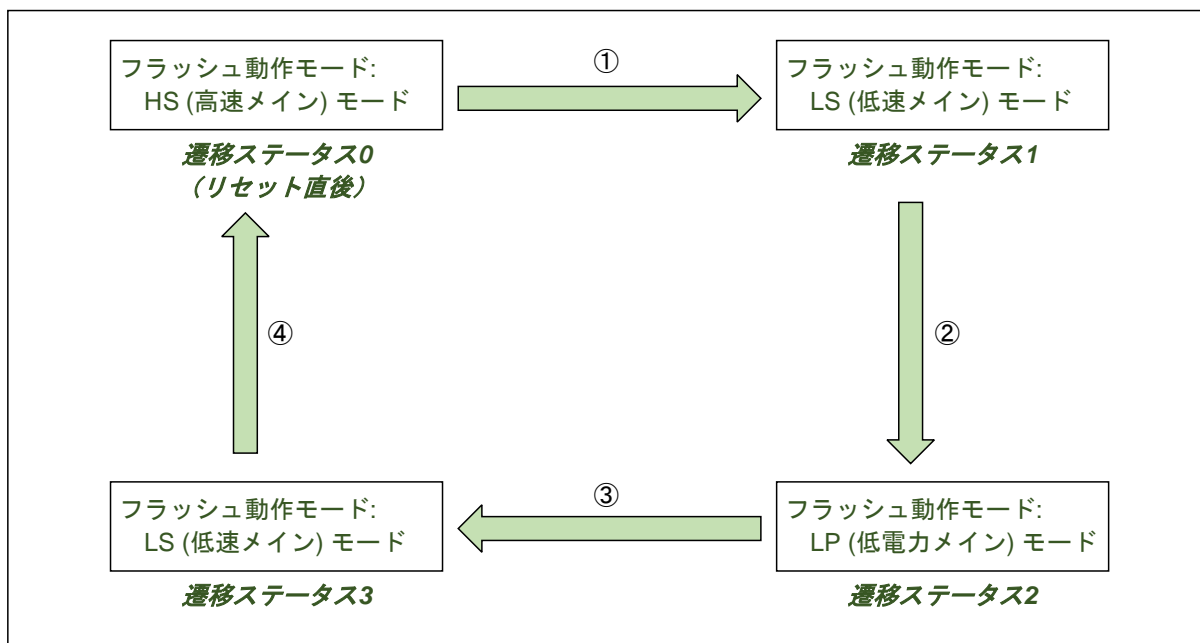


表 1-2 オペレーション・ステートの詳細と遷移

フラッシュ動作モード	LED1	LED2	動作クロック	動作電圧範囲 (電気的特性)
① HS モード (リセット直後)	点灯	点灯	32MHz	1.8V~5.5V (1~32MHz: 1.8V~5.5V)
② LS モード	点灯	消灯	16MHz	1.8 V~5.5 V (1~24MHz: 1.8V~5.5V)
③ LP モード	消灯	点灯	2MHz	1.8 V~5.5 V (1~2MHz: 1.6V~5.5V)
④ LS モード	点灯	消灯	16MHz	1.8 V~5.5 V (1~24MHz: 1.8V~5.5V)

ボタン押下により①~④を繰り返します。

## 1.2 動作概要

スイッチ押下による P137 / INTP0 端子の立ち下がりエッジを検出する毎に、CPU クロックと動作モードを切り替えます。

主な設定を説明します。

### (1) 入出力ポートの初期設定

P52-P53 端子: 出力ポートに設定 (LED 点灯制御で使用します)。

表 1-3 入出力ポート (P52-P53 端子) 初期設定

レジスタ/ビット名	設定値	設定内容
P5 レジスタ	00H	P52、P53 の出力データを 0 に設定
POM5 レジスタ	00H	P52、P53 の出力モードを通常出力モードに設定
PM5 レジスタ	00H	P52、P53 を出力モードに設定

### (2) クロック発生回路の初期設定

- フラッシュの動作モードを HS (高速メイン) モードに設定します (ユーザ・オプション・バイト (000C2H / 040C2H) で設定します)。
- 高速オンチップ・オシレータ・クロックの周波数を 32MHz に設定します。
- CPU/周辺ハードウェア・クロック (f<sub>CLK</sub>) にメイン・システム・クロック (f<sub>MAIN</sub>) を選択します。

### (3) 割り込み処理の初期設定

- INTP0 端子の有効エッジを立ち下がりエッジに設定し、スイッチ入力を有効にします。
- スイッチ入力の判定には、約 5ms 間隔で端子の電圧レベルを確認し、電圧レベルが 2 回連続で一致した場合、有効なスイッチ入力であると判断します (チャタリング除去)。

表 1-4 入出力ポート (P137 / INTP0 端子) 初期設定

レジスタ/ビット名	設定値	設定内容
MK0L レジスタ	FFH	INTP0 の割り込み処理禁止
IF0L レジスタ	00H	INTP0 の割り込み要求フラグ・クリア
PR10L レジスタ	FFH	INTP0 の割り込み優先順位をレベル 3 に指定
PR00L レジスタ	FFH	
EGP0 レジスタ	00H	INTP0 の有効エッジを立ち下がりエッジに指定
EGN0 レジスタ	01H	

## 2. 動作確認条件

本アプリケーションノートのサンプルコードは、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

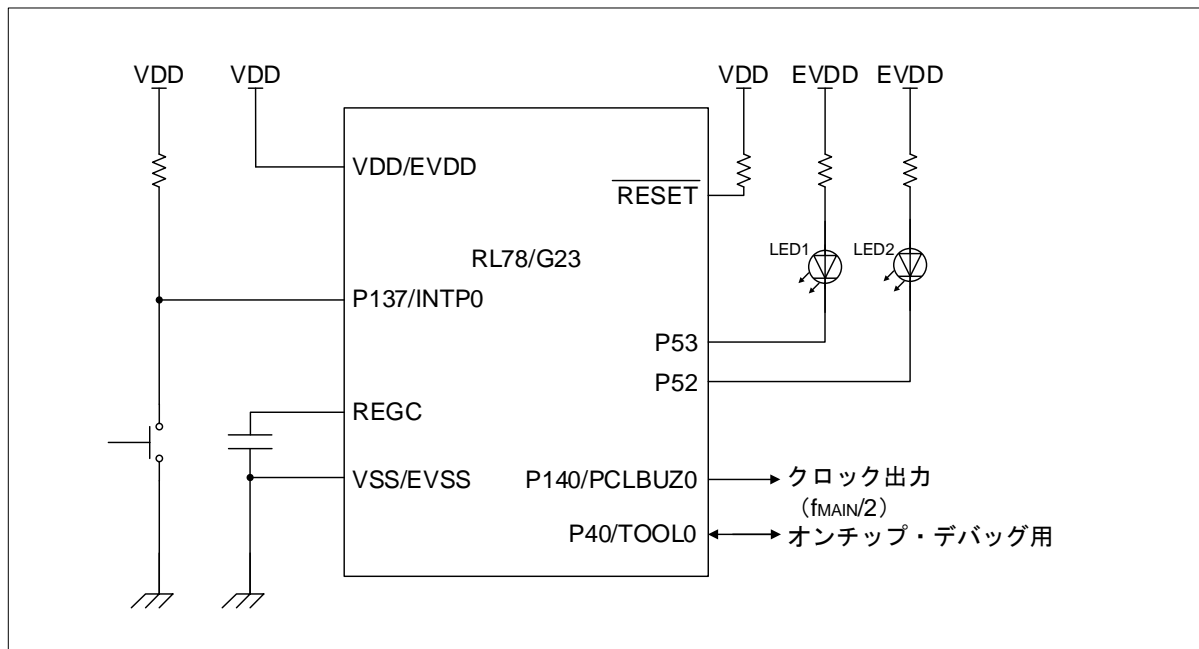
周辺機能	用途
使用マイコン	RL78/G23 (R7F100GLG)
使用ボード	RL78/G23-64p Fast Prototyping Board (RTK7RLG230CLG000BJ)
動作周波数	高速オンチップ・オシレータ・クロック ( $f_{IH}$ ): 32MHz、16MHz、2MHz
動作電圧	5.0V (2.0V~5.5V で動作可能) LVD 検出電圧: リセット・モード 立ち上がり時 TYP. 1.90V (1.84 V ~ 1.95 V) 立ち下がり時 TYP. 1.86V (1.80 V ~ 1.91 V)
統合開発環境 (CS+)	ルネサス エレクトロニクス製 CS+ for CC V8.09.00
C コンパイラ (CS+)	ルネサス エレクトロニクス製 CC-RL V1.12.00
統合開発環境 (e2studio)	ルネサス エレクトロニクス製 e2studio V2023-04 (23.4.0)
C コンパイラ (e2studio)	ルネサス エレクトロニクス製 CC-RL V1.12.00
統合開発環境 (IAR)	IAR Systems 製 IAR Embedded Workbench for Renesas RL78 V4.21.2
C コンパイラ (IAR)	IAR Systems 製 IAR C/C++ Compiler for Renesas RL78 V4.21.2.2420
スマート・コンフィグレータ (SC)	ルネサス エレクトロニクス製 V1.6.0
ボードサポートパッケージ (BSP)	ルネサス エレクトロニクス製 V1.60

### 3. ハードウェア説明

#### 3.1 ハードウェア構成例

図 3-1 に本アプリケーションノートで使用するハードウェア構成例を示します。

図 3-1 ハードウェア構成



- 注意 1. この回路イメージは接続の概要を示す為に簡略化しています。実際に回路を作成される場合は、端子処理などを適切に行い、電気的特性を満たすように設計してください（入力専用ポートは個別に抵抗を介して V<sub>DD</sub> 又は V<sub>SS</sub> に接続して下さい）。
- 注意 2. EV<sub>SS</sub> で始まる名前の端子がある場合には V<sub>SS</sub> に、EV<sub>DD</sub> で始まる名前の端子がある場合に V<sub>DD</sub> にそれぞれ接続してください。
- 注意 3. V<sub>DD</sub> は LVD0 にて設定したリセット解除電圧 (V<sub>LVD0</sub>) 以上にしてください。

#### 3.2 使用端子一覧

表 3-1 に使用端子と機能を示します。

表 3-1 使用端子と機能

端子名	入出力	内容
P53	出力	LED1 の点灯制御
P52	出力	LED2 の点灯制御
P137 / INTP0	入力	オペレーション・ステートの切り替え
P140 / PCLBUZ0	出力	クロック出力

注意 本アプリケーションノートは、使用端子のみを端子処理しています。実際に回路を作成される場合は、端子処理などを適切に行い、電気的特性を満たすように設計してください。

## 4. ソフトウェア説明

### 4.1 オプション・バイトの設定

表 4-1にオプション・バイト設定を示します。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 4-1 オプション・バイト設定

アドレス	設定値	内容
000C0H / 040C0H	11101111B	ウォッチドッグ・タイマ動作停止 (リセット解除後、カウント停止)
000C1H / 040C1H	11111110B	LVDD0 検出電圧: リセット・モード 立ち上がり時 TYP. 1.90 V (1.84 V ~ 1.95 V) 立ち下がり時 TYP. 1.86 V (1.80 V ~ 1.91 V)
000C2H / 040C2H	11101000B	HS モード、 高速オンチップ・オシレータ・クロック: 32MHz
000C3H / 040C3H	10000100B	オンチップ・デバッグ許可

### 4.2 定数一覧

表 4-2にサンプルコードで使用する定数を示します。

表 4-2 定数

定数名	設定値	内容
_00_TRANSITION_STATUS_0	00H	遷移ステータス 0
_01_TRANSITION_STATUS_1	01H	遷移ステータス 1
_02_TRANSITION_STATUS_2	02H	遷移ステータス 2
_03_TRANSITION_STATUS_3	03H	遷移ステータス 3
LED_ON	00H	LED 制御: 点灯
LED_OFF	01H	LED 制御: 消灯
WAITCOUNT_32M	8000	HS 32MHz 動作時の 5ms カウント値
WAITCOUNT_16M	4000	LS 16MHz 動作時の 5ms カウント値
WAITCOUNT_2M	500	LP 2MHz 動作時の 5ms カウント値

### 4.3 変数一覧

表 4-3 にグローバル変数を示します。

表 4-3 グローバル変数

型	変数名	内容	使用関数
uint16_t	g_transition_status	ステータスの遷移状態 変数	main () 、 r_Config_INTC_intp0_interrupt ()

### 4.4 関数一覧

表 4-4 に関数を示します。

表 4-4 関数

関数名	概要
r_switch_flashmode_to_HS()	フラッシュ動作モードを HS モードに切り替え
r_switch_flashmode_to_LS()	フラッシュ動作モードを LS モードに切り替え
r_switch_flashmode_to_LP()	フラッシュ動作モードを LP モードに切り替え
r_Config_INTC_intp0_interrupt()	外部割込み処理



## 4.5 関数仕様

サンプルコードの関数仕様を示します。

---

**r\_switch\_flashmode\_to\_HS()**


---

概要	フラッシュ動作モードをHSモードに切り替え
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、r_cg_userdefine.h
宣言	void r_switch_flashmode_to_HS (void)
説明	フラッシュ動作モードをHSモードに切り替えます。
引数	なし
リターン値	なし

---

**r\_switch\_flashmode\_to\_LS()**


---

概要	フラッシュ動作モードをLSモードに切り替え
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、r_cg_userdefine.h
宣言	void r_switch_flashmode_to_LS (void)
説明	フラッシュ動作モードをLSモードに切り替えます。
引数	なし
リターン値	なし

---

**r\_switch\_flashmode\_to\_LP()**


---

概要	フラッシュ動作モードをLPモードに切り替え
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、r_cg_userdefine.h
宣言	void r_switch_flashmode_to_LP (void)
説明	フラッシュ動作モードをLPモードに切り替えます。
引数	なし
リターン値	なし

---

**r\_Config\_INTC\_intp0\_interrupt()**


---

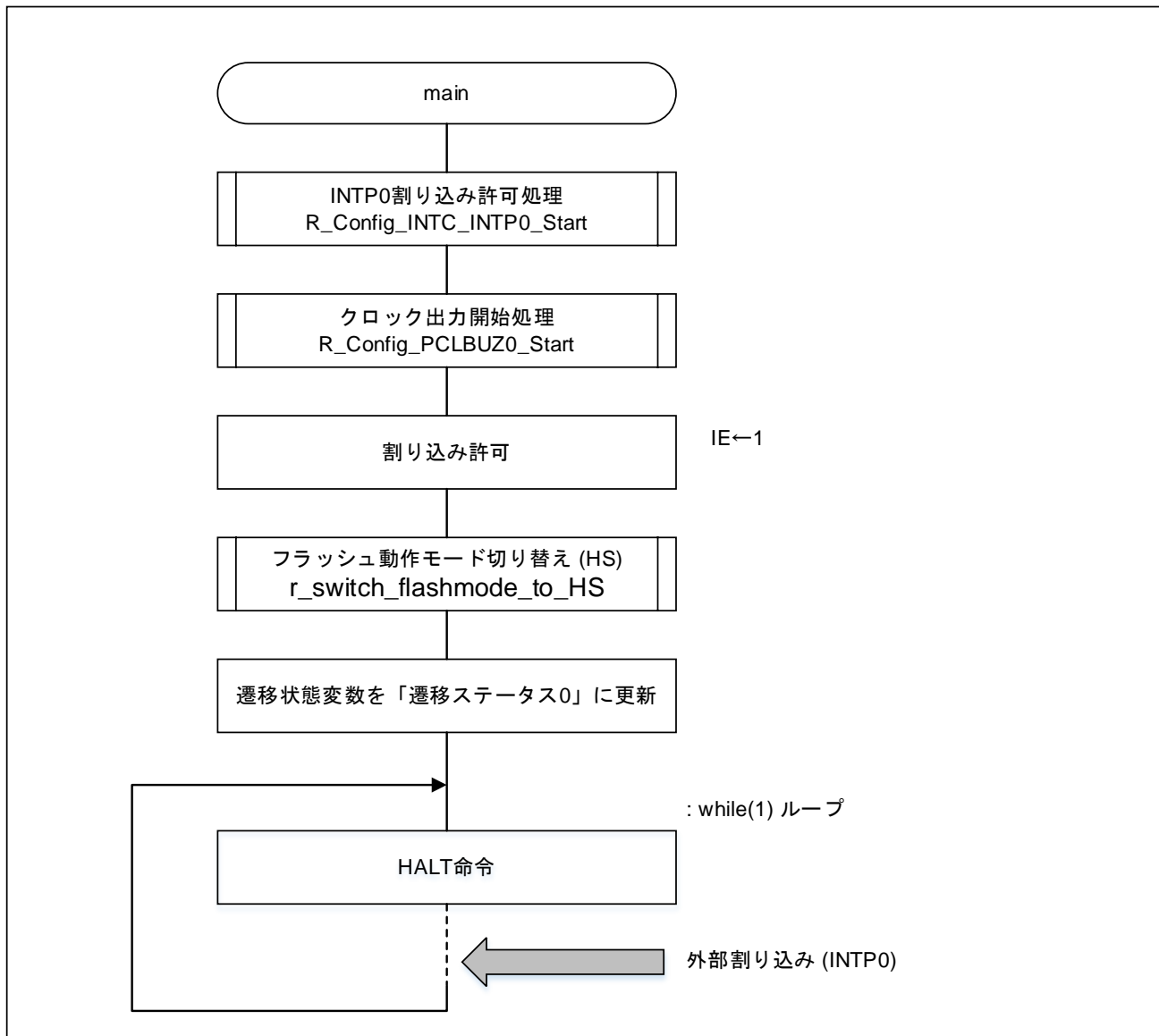
概要	外部割込み処理
ヘッダ	r_cg_macrodriver.h、r_cg_userdefine.h、Config_INTC.h
宣言	static void __near r_Config_INTC_intp0_interrupt (void)
説明	ボタン押下によって、オペレーション・ステートの切り替え処理を行います。
引数	なし
リターン値	なし

### 4.6 フローチャート

#### 4.6.1 メイン処理

図 4-1 にメイン処理のフローチャートを示します。

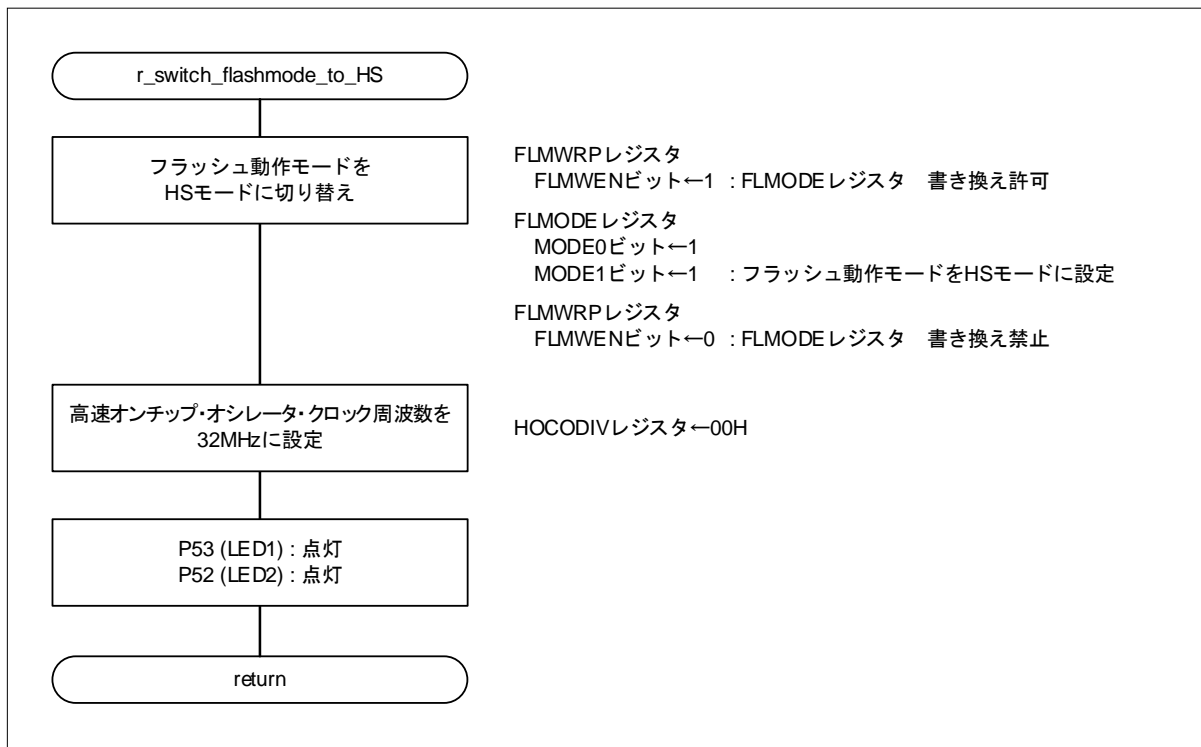
図 4-1 メイン処理



4.6.2 フラッシュ動作モード切り替え (HS) 処理

図 4-2 にフラッシュ動作モード切り替え (HS) 処理のフローチャートを示します。

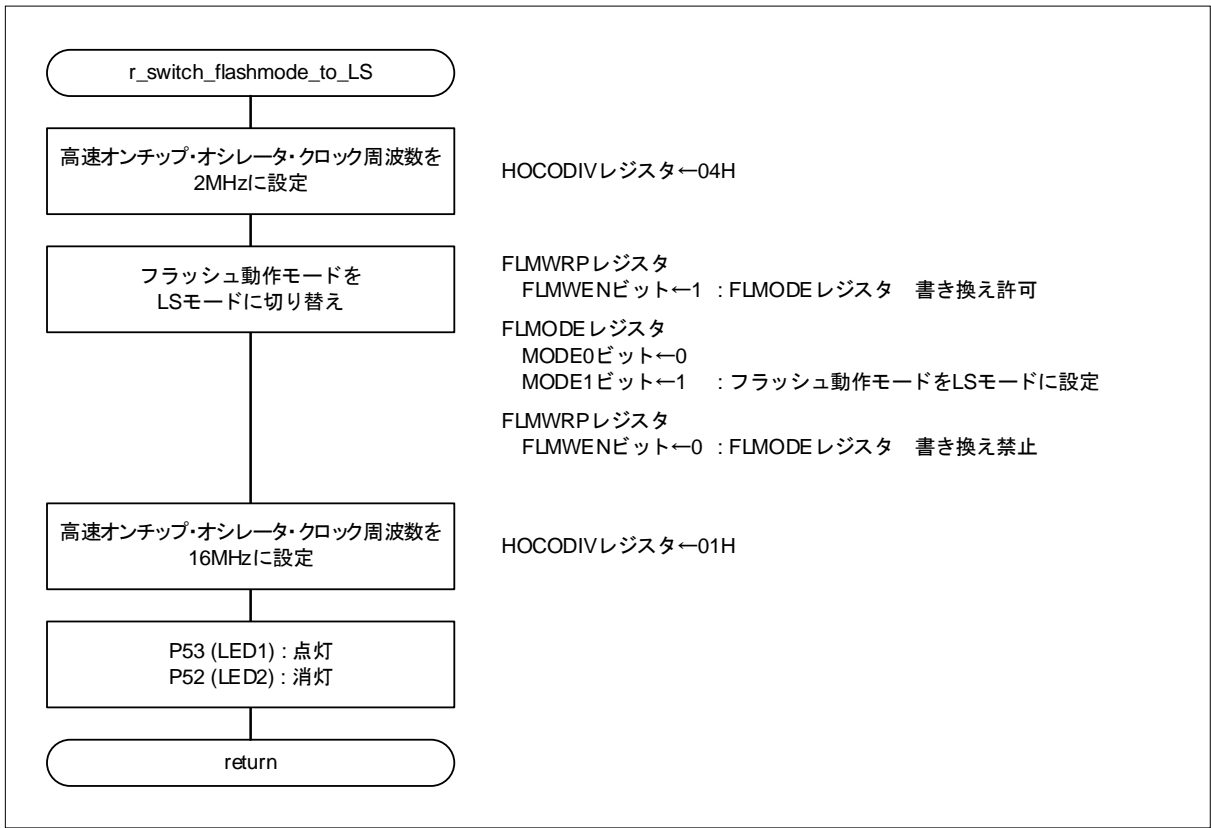
図 4-2 フラッシュ動作モード切り替え (HS) 処理



4.6.3 フラッシュ動作モード切り替え (LS) 処理

図 4-3 にフラッシュ動作モード切り替え (LS) 処理のフローチャートを示します。

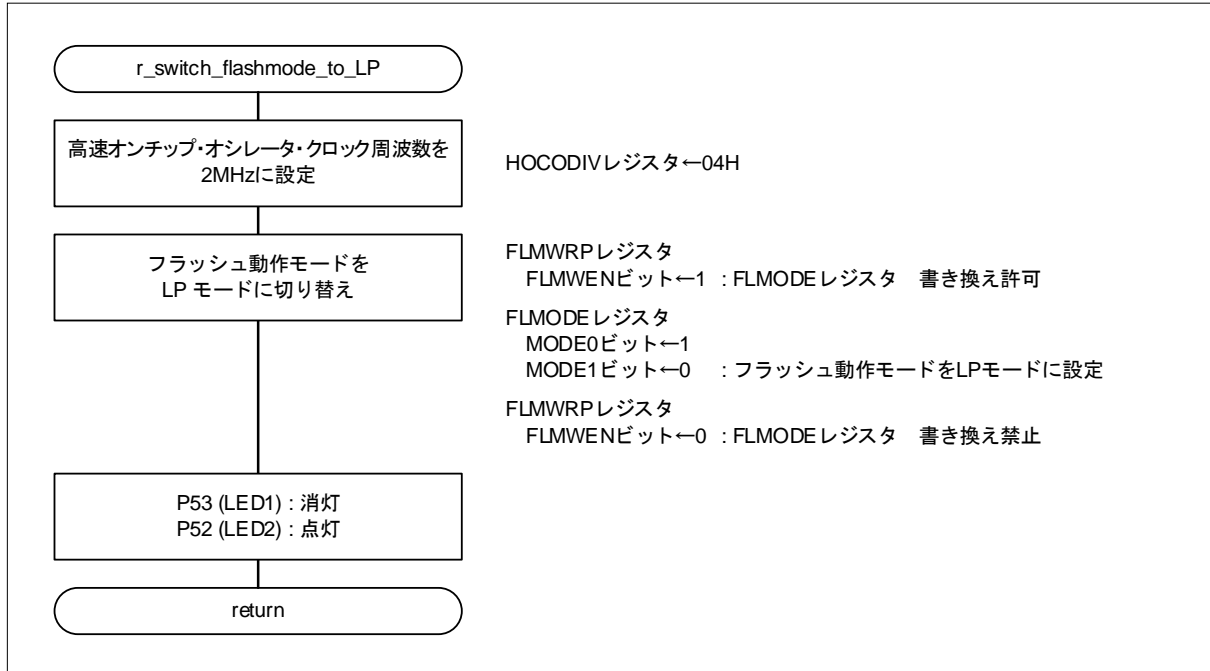
図 4-3 フラッシュ動作モード切り替え (LS) 処理



4.6.4 フラッシュ動作モード切り替え (LP) 処理

図 4-4 にフラッシュ動作モード切り替え (LP) 処理のフローチャートを示します。

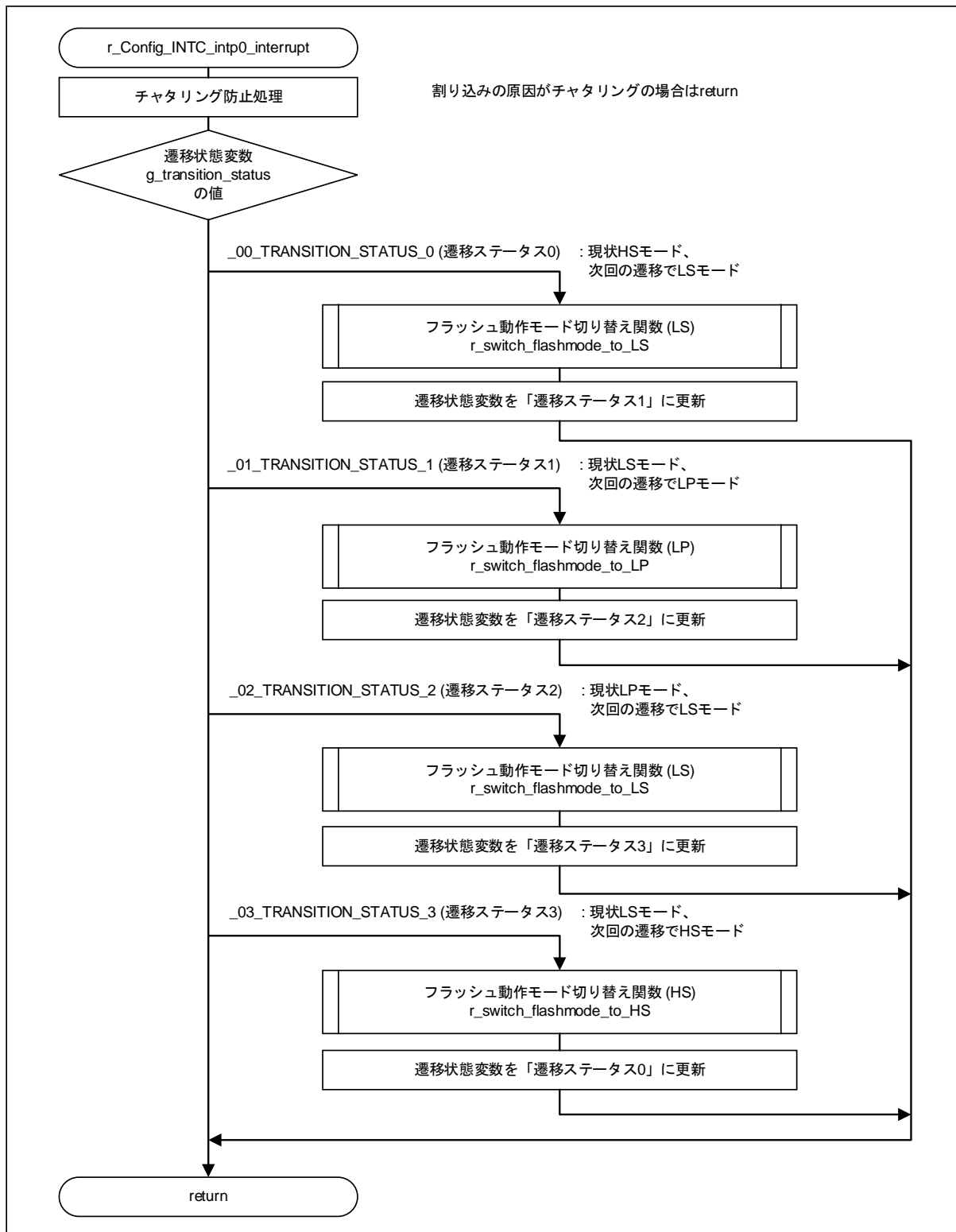
図 4-4 フラッシュ動作モード切り替え (LP) 処理



4.6.5 外部割込み (INTP0) 処理

図 4-5 に外部割込み (INTP0) 処理のフローチャートを示します。

図 4-5 外部割込み (INTP0) 処理



## 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入手してください。

## 6. 参考ドキュメント

RL78/G23 ユーザーズマニュアルハードウェア編 (R01UH0896J)

RL78 ファミリユーザーズマニュアルソフトウェア編 (R01US0015J)

(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

(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。)

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。

## 改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2021.04.13	—	初版発行
1.01	2021.07.12	5	動作確認条件を更新
1.02	2023.10.6	5	動作確認条件を更新



## 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、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）、交通管制（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、これに限られません。）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（豊洲フォレストシア）

[www.renesas.com](http://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/](http://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。