

お客様各位

---

## 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ひ申し上げます。

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のですが、誤りが無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）またはシステム等
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、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と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。

# H8/300L SLP シリーズ

## 発振安定時間設定 (H8/3867)

### 要旨

クロックが安定するまで CPU と周辺機能が待機する時間(発振安定時間)の指定方法について述べます。

### 動作確認デバイス

H8/3867

### 目次

1. 設定方法 .....	2
2. フローチャート .....	5
3. プログラムリスト .....	6

## 1. 設定方法

特定の割込みにより、スタンバイモード、ウォッチモードを解除し、アクティブモードに遷移する場合に、クロックが安定するまで CPU と周辺機能が待機する時間を指定します。動作周波数に応じて待機時間が発振安定時間以上となるように指定しなければなりません。

### 1.1 待機時間の設定

待機時間の設定は、システムコントロールレジスタ 1 (SYSCR1) のスタンバイタイムセレクト 2~0 (STS2~STS0) を設定することにより行ないます。

### 1.2 STS2~STS0 の説明

表 1 に SYSCR1 の STS2~STS0 の説明を示します。

表 1 STS2~STS0 の説明

SYSCR1			説明
ビット 6	ビット 5	ビット 4	
STS2	STS1	STS0	
0	0	0	待機時間 = 8,192 ステート (初期状態)
0	0	1	待機時間 = 16,384 ステート
0	1	0	待機時間 = 32,768 ステート
0	1	1	待機時間 = 65,536 ステート
1	0	0	待機時間 = 131,072 ステート
1	0	1	待機時間 = 2 ステート (外部クロック入力モード)
1	1	0	待機時間 = 8 ステート
1	1	1	待機時間 = 16 ステート

【注】 外部クロックを入力する場合、スタンバイタイムセレクトはモード遷移を実行する前に、外部クロック入力モードに設定してください。また、外部クロックを使用しない場合、外部クロック入力モードに設定しないで下さい。

### 1.3 水晶発振の場合の動作周波数と発振安定時間

表 2 に水晶発振の場合の動作周波数と STS2~STS0 の設定値に対する待機時間を示します。待機時間が発振安定時間以上となるように STS2~STS0 を設定します。

表 2 水晶発振の場合の動作周波数と発振安定時間

(単位：ms)

STS2	STS1	STS0		2MHz	1MHz	0.5MHz
0	0	0	8,192 ステート	4.1	8.2	16.4
0	0	1	16,384 ステート	8.2	16.4	32.8
0	1	0	32,768 ステート	16.4	32.8	65.5
0	1	1	65,536 ステート	32.8	65.5	131.1
1	0	0	131,072 ステート	65.5	131.1	262.1
1	0	1	2 ステート (使用禁止)	0.001	0.002	0.004
1	1	0	8 ステート	0.004	0.008	0.016
1	1	1	16 ステート	0.008	0.016	0.032

### 1.4 外部クロックの場合

STS2="1", STS1="0", STS0="1"の使用を奨励します。他の設定も使用可能ですが、STS2="1", STS1="0", STS0="1"以外の設定では、待機時間終了前に動作を開始することがあります。

### 1.5 発振安定時間

表 3 に発振安定時間の AC 特性を示します。

表 3 発振安定時間の AC 特性

項目	記号	適用端子	測定条件	規格値			単位	参照図
				min.	typ.	max		
発振安定時間	$t_{rc}$	OSC <sub>1</sub> , OSC <sub>2</sub>	図 1 の場合, $V_{CC} = 2.2 \sim 2.5V$	—	20	45	us	図 1* <sup>1</sup>
			図 1 の場合, $V_{CC} = 2.2 \sim 2.5V$	—	0.1	8	ms	図 1
			上記以外	—	—	50	ms	
発振安定時間	$t_{rc}$	X <sub>1</sub> , X <sub>2</sub>	—	—	2.0	s	—	

( $V_{CC}=1.8 \sim 5.5V$ ,  $AV_{CC}=1.8 \sim 5.5V$ ,  $V_{SS}=AV_{SS}=0.0V$ ,  $T_a=-20 \sim +75$  , サブアクティブモード含む)

【注】 1 内部電源降圧回路不使用

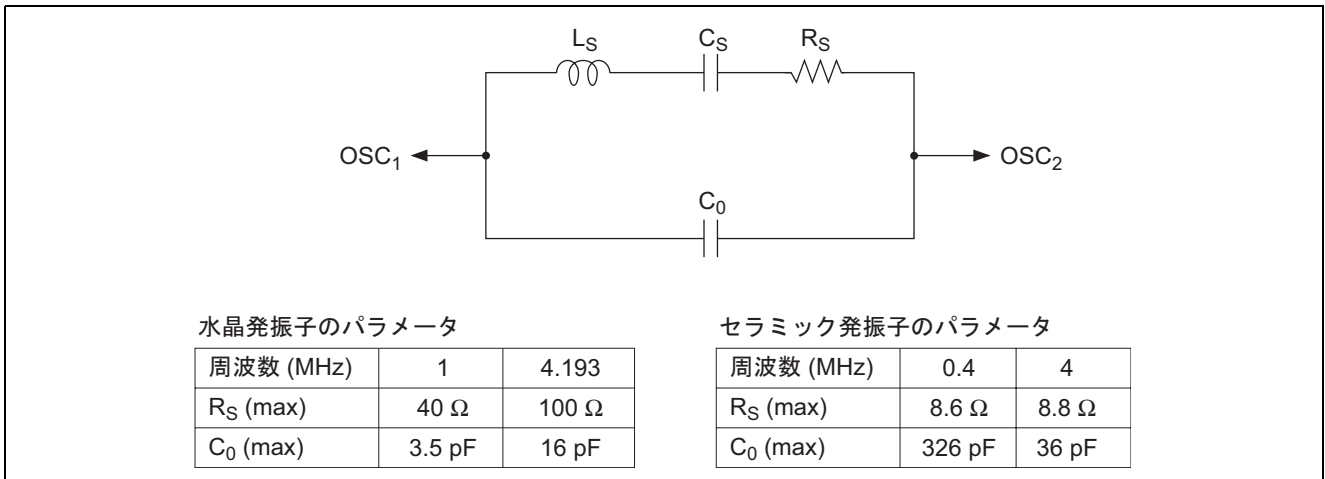


図 1 発振子の等価回路

## 1.6 発振安定時間設定例

### (1) 機能

アクティブ(高速)モードからウォッチモードに遷移させ、250ms後にタイマA割込みによりウォッチモードを解除し、アクティブ(高速)モードに遷移します。ウォッチモードからアクティブ(高速)モードに遷移する際、クロックが安定するまでCPUと周辺機能が待機する時間を8ステートに設定します。

### (2) 注意事項

本設定例では、ウォッチモードをタイマA割込みにより解除する際、タイマA割込み処理の中で、タイマA割込み要求を禁止します。したがって、アクティブ(高速)モードからウォッチモードへ遷移し、タイマA割込みによりウォッチモードを解除し、アクティブ(高速)モードに遷移すると終了します。

### (3) ウォッチモード

#### (a) ウォッチモードへの遷移

アクティブモード、サブアクティブモードでシステムコントロールレジスタ1(SYSCR1)のソフトウェアスタンバイ(SSBY)が"1"、タイマモードレジスタA(TMA)の内部クロックセレクト3(TMA3)が"1"のとき、SLEEP命令を実行すると、ウォッチモードに遷移します。ウォッチモードではタイマA、タイマF、タイマG、非同期イベントカウンタ、LCD(動作/停止選択可)以外の内蔵周辺機能は動作を停止します。規定の電圧が与えられている限り、CPUと一部の内蔵周辺機能の内蔵レジスタ、および内蔵RAMの内容は保持され、I/Oポートは遷移前の状態を保持します。

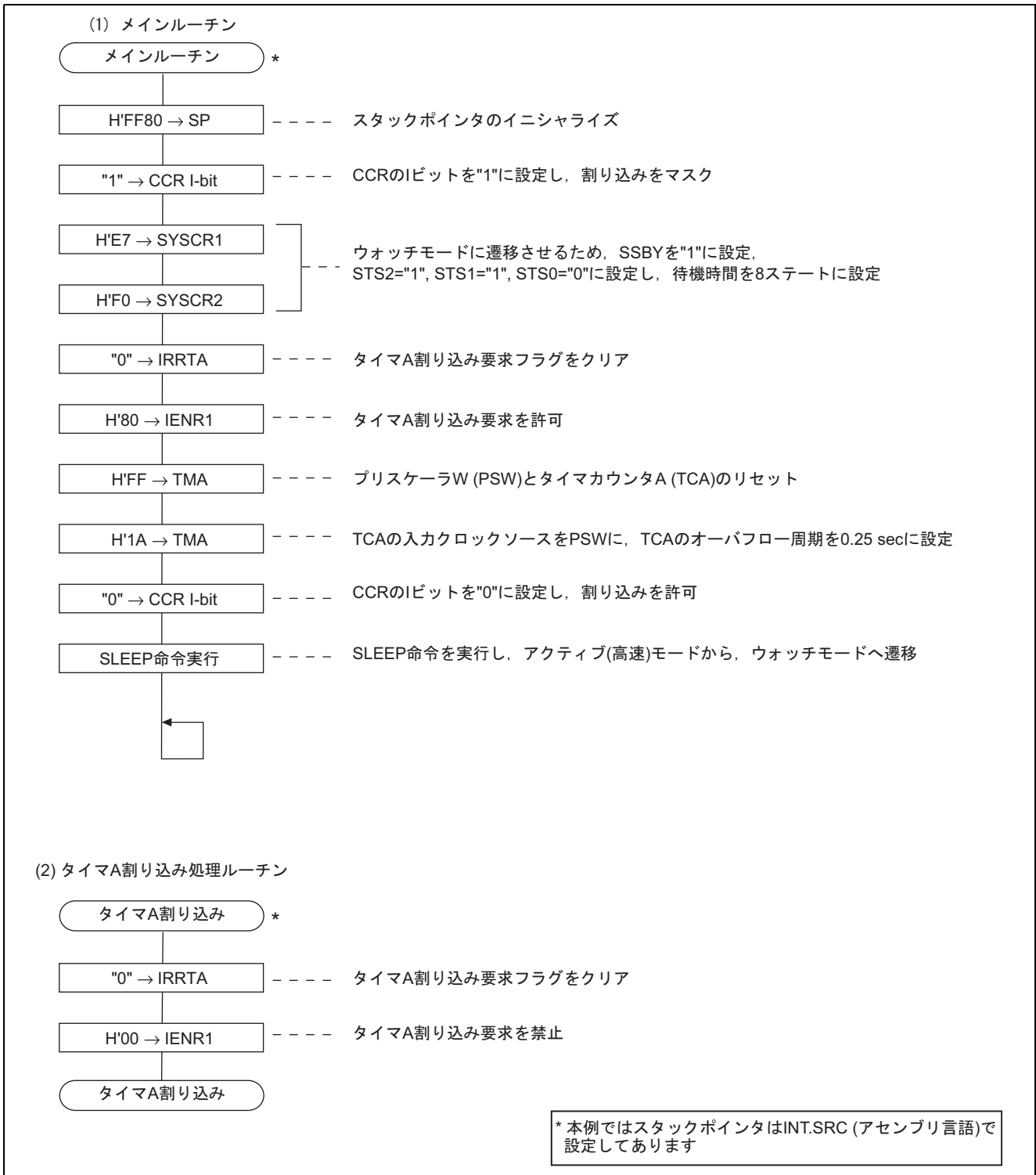
#### (b) ウォッチモードの解除

ウォッチモードの解除は、割込み(IRQ<sub>0</sub>, WKP<sub>7</sub>~WKP<sub>0</sub>, タイマA, タイマF, タイマG), RES端子入力によって行われます。

割込みによる解除は、割込みが発生するとウォッチモードは解除され、SYSCR1のロースピードオンフラグ(LSON)とシステムコントロールレジスタ2(SYSCR2)のミドルスピードオンフラグ(MSON)の組合わせで、LSON="0"かつMSON="0"のときはアクティブ(高速)モードに、LSON="0"かつMSON="1"のときはアクティブ(中速)モードに、LSON="1"のときはサブアクティブモードに遷移します。アクティブモードに遷移するときは、SYSCR1のSTS2~STS0により設定された時間が経過した後、安定したクロックがLSI全体に供給され、割込み例外処理を開始します。なお、CCRのIビットが"1"の場合、あるいは割込み許可レジスタにより当該割込みの受け付けが禁止されている場合は、ウォッチモードは解除されません。

RES端子による解除は、RES端子を"Low"レベルにすると、システムクロックの発振が開始されず。発振安定時間経過後、RES端子を"High"レベルにすると、CPUはリセット例外処理を開始します。なお、システムクロックの発振開始と同時にLSI全体にシステムクロックが供給されます。RES端子は、必ずシステムクロックの発振が安定するまで、"Low"レベルを保持してください。

## 2. フローチャート



### 3. プログラムリスト

```

;*****
;*   H8/3867 Application Note
;*
;*   'Oscillator Settling Time -8 States'
;*
;*   Function : Oscillator Settling Time
;*
;*   External Clock : 6MHz
;*   Internal Clock : 3MHz
;*   Sub Clock      : 32.768kHz
;*****
;
;       .cpu          3001
;
;*****
;*   Symbol Definition
;*****
;
TMA     .equ          h'ffb0    ;Timer Mode Register A
SYSCR1  .equ          h'fff0    ;System Control Register 1
SYSCR2  .equ          h'fff1    ;System Control Register 2
IENR1   .equ          h'fff3    ;Interrupt Enable Register 1
IRR1    .equ          h'fff6    ;Interrupt Request Register 1
;
;*****
;*   Vector Address
;*****
;
;       .org          h'0000
;       .data.w       MAIN      ;No.0 Reset Interrupt(H'0000-H'0001)
;
;       .org          h'0008
;       .data.w       MAIN      ;No.4 _IRQ0 Interrupt(H'0008-H'0009)
;       .data.w       MAIN      ;No.5 _IRQ1 Interrupt(H'000A-H'000B)
;       .data.w       MAIN      ;No.6 _IRQ2 Interrupt(H'000C-H'000D)
;       .data.w       MAIN      ;No.7 _IRQ3 Interrupt(H'000E-H'000F)
;       .data.w       MAIN      ;No.8 _IRQ4 Interrupt(H'0010-H'0011)
;       .data.w       MAIN      ;No.9 _WKP0-_WKP7 Interrupt(H'0012-H'0013)
;
;       .org          h'0016
;       .data.w       TAINT     ;No.11 Timer A Interrupt(H'0016-H'0017)
;       .data.w       MAIN      ;No.12 AEC Interrupt(H'0018-H'0019)
;       .data.w       MAIN      ;No.13 Timer C Interrupt(H'001A-H'001B)
;       .data.w       MAIN      ;No.14 Timer FL Interrupt(H'001C-H'001D)
;       .data.w       MAIN      ;No.15 Timer FH Interrupt(H'001E-H'001F)
;       .data.w       MAIN      ;No.16 Timer G Interrupt(H'0020-H'0021)
;       .data.w       MAIN      ;No.17 SCI31 Interrupt(H'0022-H'0023)
;       .data.w       MAIN      ;No.18 SCI32 Interrupt(H'0024-H'0025)
;       .data.w       MAIN      ;No.19 A/D Converter Interrupt(H'0026-H'0028)
;       .data.w       MAIN      ;No.20 Direct Transfer Interrupt(H'0028-H'0029)
;
;*****
;*   MAIN : Main Routine
;*****
;

```



```

        .org      h'1000
;
MAIN:    .equ      $
        mov.w     #h'ff80,sp          ;Initialize Stack Pointer
        orc      #h'80,ccr          ;Interrupt Disable
;
        mov.b     #h'e7,r01 ;Initialize System Control Regsiter
        mov.b     r01,@SYSCR1
        mov.b     #h'f0,r01
        mov.b     r01,@SYSCR2
;
        bclr     #7,@IRR1
        mov.b     #h'80,r01
        mov.b     r01,@IENR1
;
        mov.b     #h'ff,r01
        mov.b     r01,@TMA
        mov.b     #h'1a,r01
        mov.b     r01,@TMA
;
        andc     #h'7f,ccr
;
        sleep
;
        nop
;
EXIT:    bra      EXIT
;
;*****
;*      TMAINT : Timer A Interrupt Routine
;*****
;
TAINT:   .equ      $
        bclr     #7,@IRR1
;
        mov.b     #h'00,r01
        mov.b     r01,@IENR1
;
        rte
;
        .end

```

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2003.12.19	—	初版発行

### 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。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を負いません。
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、その他お気づ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。