

RENESAS TECHNICAL UPDATE

〒211-8668 神奈川県川崎市中原区下沼部1753
ルネサス エレクトロニクス株式会社
問合せ窓口 <http://japan.renesas.com/contact/>
E-mail: csc@renesas.com

製品分類	MPU & MCU	発行番号	TN-16C-A240A/J	Rev.	第1版
題名	R32C/118A グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編に関する仕様の削除ならびに誤記訂正		情報分類	技術情報	
適用製品	R32C/118A グループ	対象ロット等	関連資料	R32C/118A グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編 Rev.1.10 (R01UH0215JJ0110) テクニカルアップデート TN-16C-A230A/J	

R32C/118A グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編 Rev.1.10 において仕様の削除ならびに誤記がありましたので、以下のとおり連絡、訂正いたします。

〈仕様削除〉

表1.5において計画中となっている製品の開発を中止いたします。これに伴い、表1.2、表1.4、表29.2の動作周囲温度、図1.1の温度特性からNバージョンの仕方を削除いたします。

〈訂正内容〉

•Pages 39, 40, 41, 42, 43, 44, 54, 276, 615 of 636

表4.9~表4.14、表4.24、図18.15、表30.2のレジスタ名を以下のとおり変更いたします。

【誤】

UARTi **転送速度** レジスタ

【正】

UARTi **ビットレート** レジスタ

•Page 155 of 636

図10.1の注1を以下のとおり変更いたします。

【誤】

注1. PRC2 ビットは“1”を書いた後、任意の番地に書き込みを実行すると“0”になります。
他のビットは“0”になりませんので、プログラムで“0”にしてください。

【正】

注1. PRC2 ビットは“1”を書いた後、任意の番地に書き込みを実行すると“0”になります。

•Page 219 of 636

16.1 本文ワンショットタイマモードの説明を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

カウント値が“0000h”になるまでの間1度だけパルスを出力するモード

【正】

トリガが入力されてから、カウント値が“0000h”になるまでの期間、パルスを出力するモード

•Page 230 of 636

図 16.13、図 16.14 の端子名を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

INT2

【正】

INT2

•Page 234 of 636

図 16.16 の MR2 ビットの機能欄を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

0: ONSF レジスタの TAI_S ビット

【正】

0: ONSF レジスタの TAI_O**S** ビット

•Page 261 of 636

図 17.17 の注2 を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

注2. INV1 レジスタの INV11 ビットが“1”(三相モード1)の場合

【正】

注2. INVC1 レジスタの INV11 ビットが“1”(三相モード1)の場合

•Pages 264 to 314 of 636

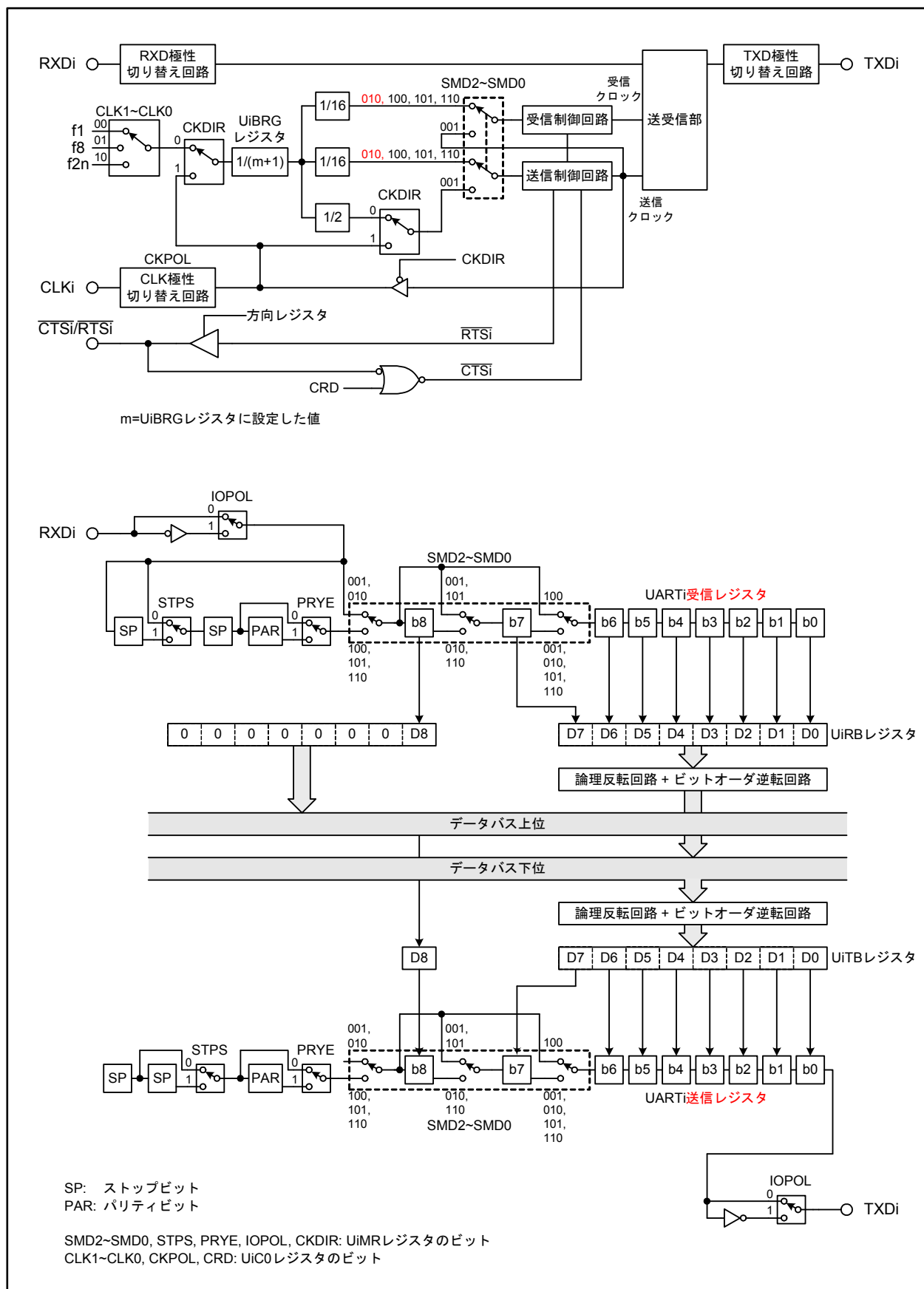
「18. シリアルインタフェース」章の用語を以下のとおり訂正いたします。

訂正前	訂正後	訂正箇所
受信レジスタ	受信シフトレジスタ	図 18.1、図 18.2、表 18.2、図 18.22、表 18.5、 図 18.28、表 18.11、18.3.8、表 18.13
送信レジスタ	送信シフトレジスタ	図 18.1、図 18.2、表 18.2 (2か所)、表 18.3、 表 18.4、図 18.21、図 18.22、表 18.5 (2か所)、 表 18.6、表 18.7、図 18.26、図 18.27、表 18.10、 18.3.8 (3か所)、表 18.13 (2か所)、表 18.14
SS機能	スレーブセレクト機能	図 18.13 (2か所)、表 18.13、18.4.1、18.4.1.1、 18.4.1.2
モードフォルトエラー	モードフォルト	図 18.13 (2か所)
BRG	UiBRG	図 18.13、表 18.8 (3か所)

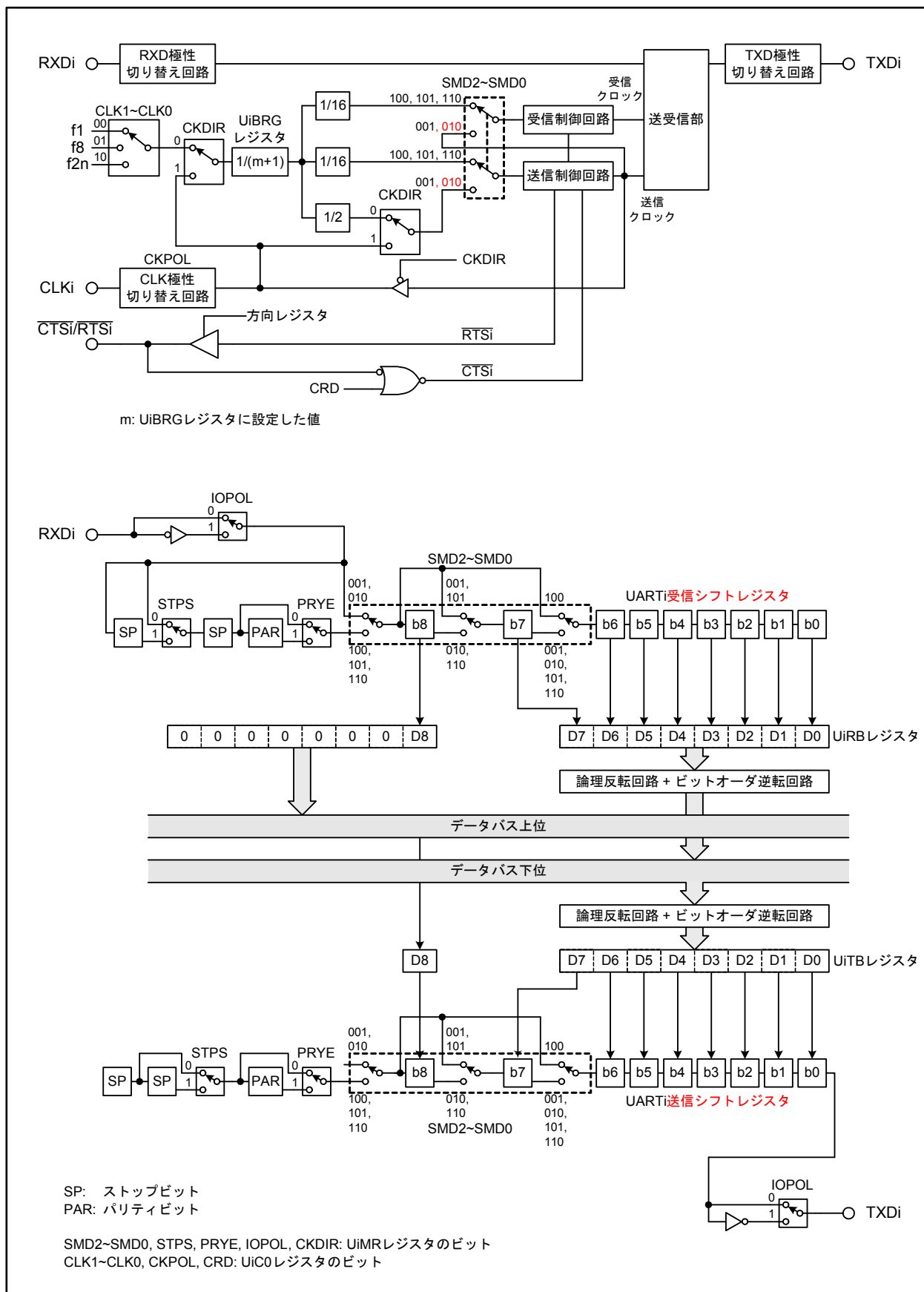
•Page 265 of 636

図 18.1 を以下のとおり訂正いたします。

【誤】



【正】



•Pages 282, 283, 290, 291, 300, 309 of 636

表18.3、表18.4、表18.6、表18.7、表18.10、表18.14のUiBRGレジスタの機能欄を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

転送速度を設定してください

【正】

ビットレートに応じた分周比を設定してください

•Pages 283, 291 of 636

表18.4、表18.7のUiC1レジスタ、U78CONレジスタ、U910CONレジスタに以下を追加いたします。

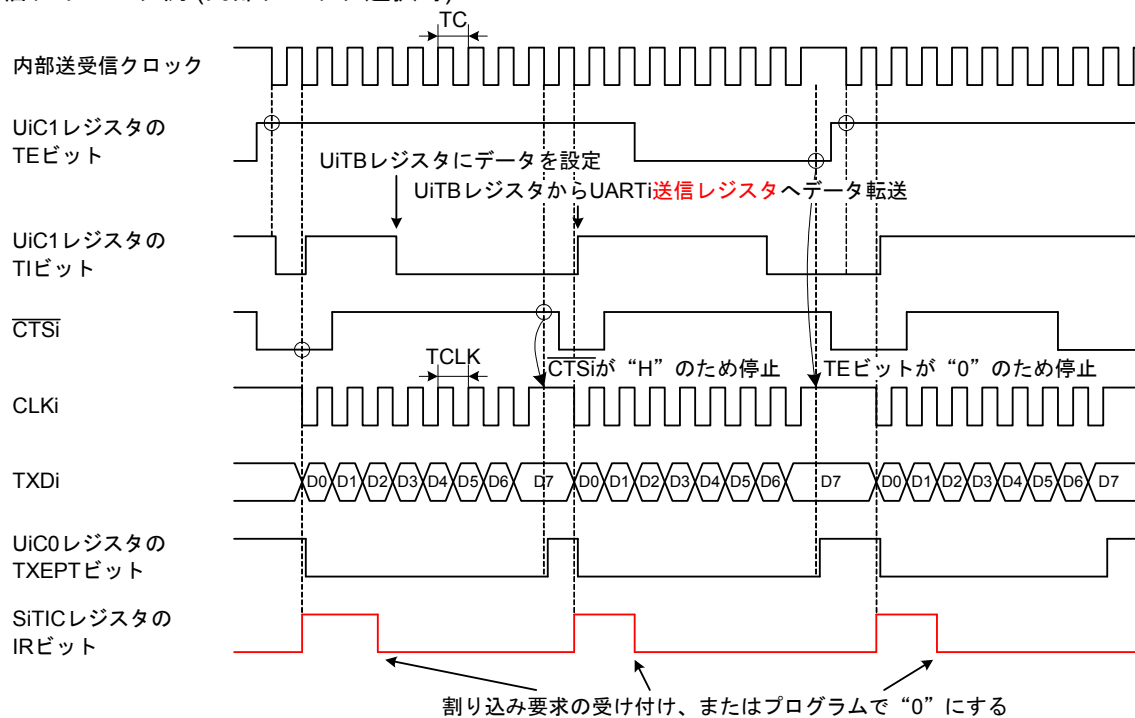
(b7~b4) “0000b”にしてください

•Page 284 of 636

図18.21を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

送信タイミング例 (内部クロック選択時)



この図は以下の設定条件の場合です。

- ・UiMRレジスタのCKDIRビット=0 (内部クロック選択)
- ・UiC0レジスタのCRDビット=0 (CTS機能許可)
- ・UiC0レジスタのCKPOLビット=0 (送受信クロックの立ち下がりで送信データ出力)
- ・UiC1レジスタ、U78CONレジスタ、U910CONレジスタのUiIRSビット=0 (送信バッファ空で割り込み要求発生)

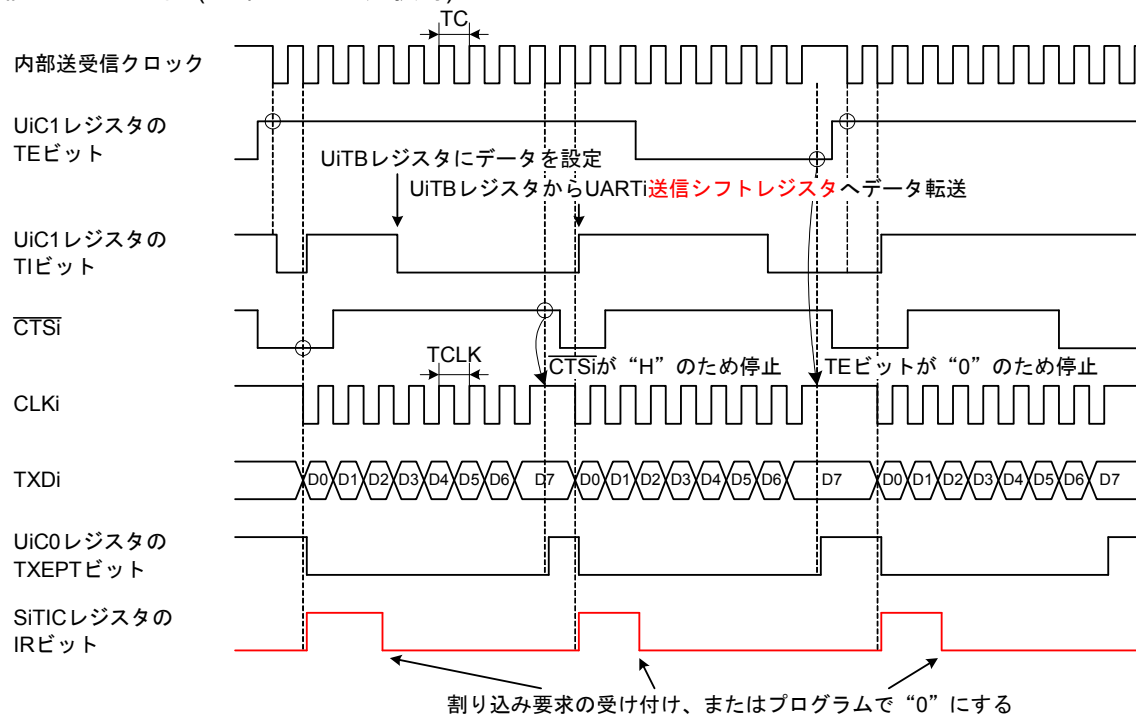
$$TC = TCLK = 2(m+1)/fx$$

fx: UiBRGカウントソースの周波数 (f1, f8, f2n)

m: UiBRGレジスタに設定した値

【正】

送信タイミング例 (内部クロック選択時)



この図は以下の設定条件の場合です。

- ・UIMRレジスタのCKDIRビット=0 (内部クロック選択)
- ・UIC0レジスタのCRDビット=0 (CTS機能許可)
- ・UIC0レジスタのCKPOLビット=0 (送受信クロックの立ち下がりで送信データ出力)
- ・UIC1レジスタ、U78CONレジスタ、U910CONレジスタのUiIRSビット=0 (送信バッファ空で割り込み要求発生)

$$TC = TCLK = 2(m+1)/fx$$

fx: UiBRGカウントソースの周波数 (f1, f8, f2n)

m: UiBRGレジスタに設定した値

•Page 286 of 636

18.1.1項 本文を以下のとおり変更いたします。

【誤】

A. UiRBレジスタ (i=0~10)の初期化手順

- (1) UiC1レジスタのREビットを“0”(受信禁止)にする。
- (2) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“000b”(シリアルインタフェース無効)にする。
- (3) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“001b”(クロック同期型シリアルインタフェースモード)にする。
- (4) UiC1レジスタのREビットを“1”(受信許可)にする。

B. UiTBレジスタの初期化手順

- (1) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“000b”(シリアルインタフェース無効)にする。
- (2) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“001b”(クロック同期型シリアルインタフェースモード)にする。
- (3) UiC1レジスタのTEビットに、その値にかかわらず“1”(送信許可)を書き込む。

【正】

- (1) UiC1レジスタ (i=0~10)のTEビットを“0”(送信禁止)、REビットを“0”(受信禁止)にする。
- (2) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“000b”(シリアルインタフェース無効)にする。
- (3) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“001b”(クロック同期型シリアルインタフェースモード)にする。
- (4) UiC1レジスタのTEビットを“1”(送信許可)、REビットを“1”(受信許可)にする。

•Page 288 of 636

18.1.6項 本文を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

送信の最中に入力レベルを“H”にした場合、次のデータから送信を停止します。

【正】

送信の最中に入力レベルを“H”にした場合、**最終ビットまで送信した後**、次のデータから送信を停止します。

•Page 291 of 636

表18.7のUiMRレジスタに以下を追加いたします。

(b7) “0”にしてください

•Pages 292, 293 of 636

図18.26、図18.27の記述を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

内部**送**受信クロック

【正】

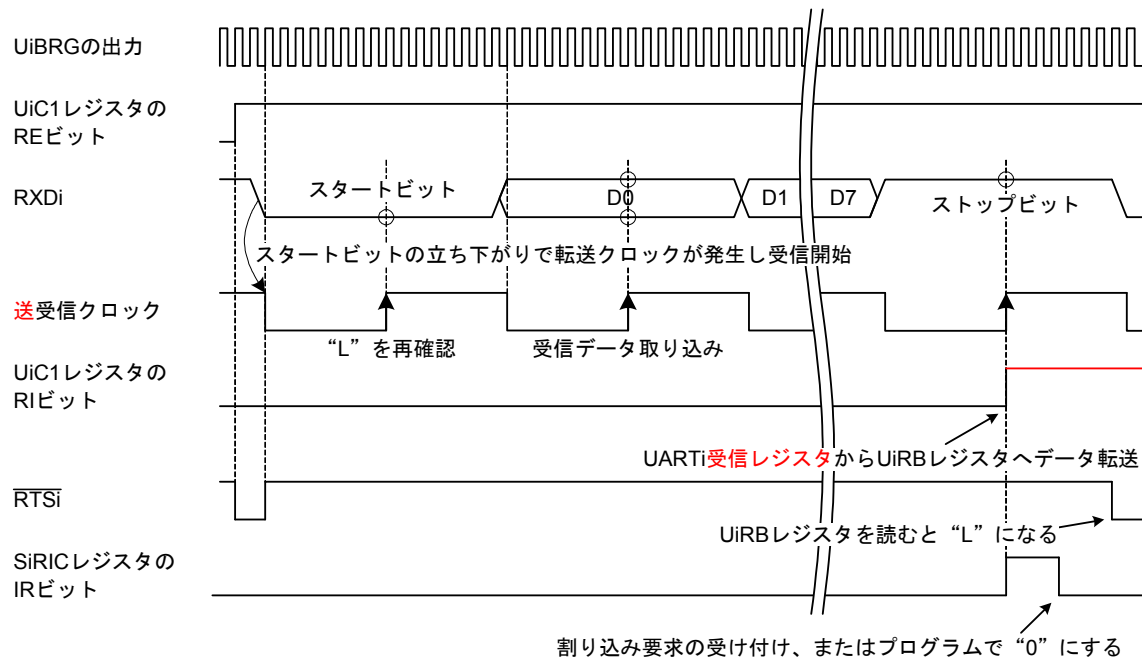
内部**送信**クロック

•Page 294 of 636

図18.28を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

キャラクタ長8ビット時の受信タイミング例 (パリティなし、1ストップビット)

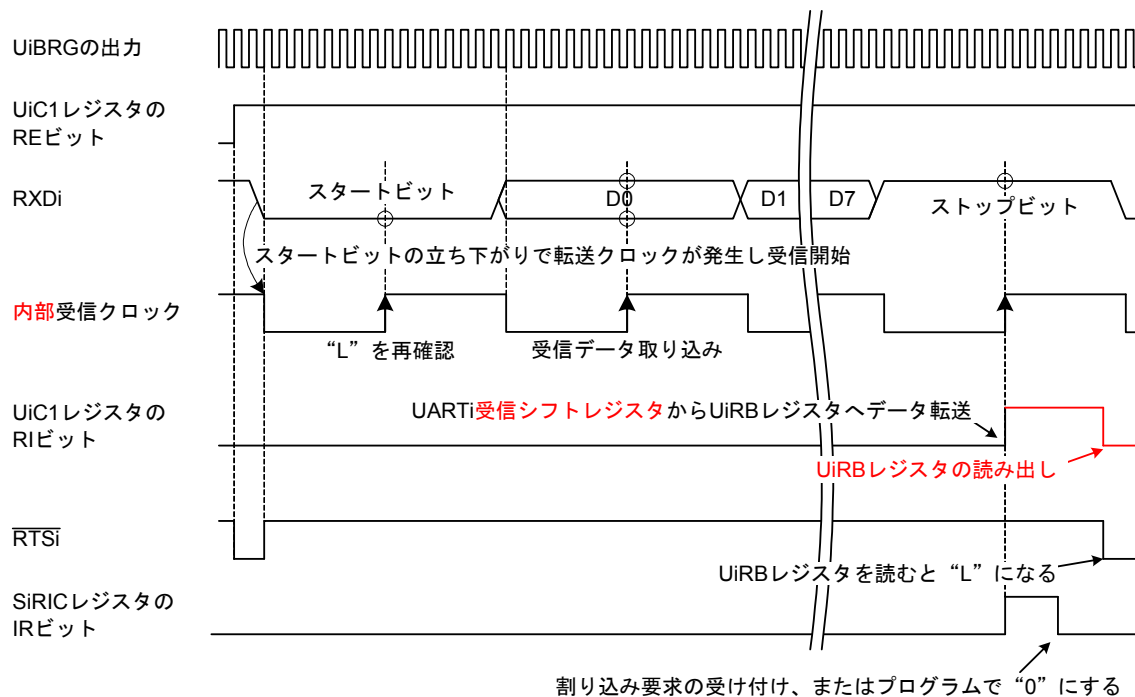


上記タイミング図は以下の設定条件の場合です。

- ・UiMRレジスタのPRYEビット=0 (パリティなし)
- ・UiMRレジスタのSTPSビット=0 (1ストップビット)

【正】

キャラクタ長8ビット時の受信タイミング例 (パリティなし、1ストップビット)



上記タイミング図は以下の設定条件の場合です。
 ・UiMRレジスタのPRYEビット=0 (パリティなし)
 ・UiMRレジスタのSTPSビット=0 (1ストップビット)

•Page 295 of 636

18.2.2項 本文を以下のとおり変更いたします。

【誤】

A. UiRB レジスタ (i=0~10)の初期化手順

- (1) UiC1 レジスタのRE ビットを“0” (受信禁止)にする。
- (2) UiC1 レジスタのRE ビットを“1” (受信許可)にする。

B. UiTB レジスタの初期化手順

- (1) UiMR レジスタのSMD2~SMD0 ビットを“000b” (シリアルインタフェース無効)にする。
- (2) UiMR レジスタのSMD2~SMD0 ビットを再設定 (“001b”, “101b”, “110b”)する。
- (3) UiC1 レジスタのTE ビットに、その値にかかわらず“1” (送信許可)を書き込む。

【正】

- (1) UiC1 レジスタ (i=0~10)のTE ビットを“0” (送信禁止)、RE ビットを“0” (受信禁止)にする。
- (2) UiMR レジスタのSMD2~SMD0 ビットを“000b” (シリアルインタフェース無効)にする。
- (3) UiMR レジスタのSMD2~SMD0 ビットを再設定 (“001b”, “101b”, “110b”)する。
- (4) UiC1 レジスタのTE ビットを“1” (送信許可)、RE ビットを“1” (受信許可)にする。

•Page 298 of 636

表18.9の割り込み要求発生タイミングの仕様欄を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

ACK (Acknowledge)検出、NACK (Not-Acknowledge)検出

【正】

ACK (Acknowledge)検出 **または受信完了**、
NACK (Not-Acknowledge)検出 **または送信完了**

•Page 300 of 636

表18.10のUiMRレジスタに以下を追加いたします。

(b6~b4) “000b”にしてください

•Page 314 of 636

18.5.4項を以下のとおり変更いたします。

【誤】

18.5.4 通信異常時の対処方法

送受信中に機能選択レジスタを書き換えるなど、通信異常が発生するような操作を行わないでください。万が一通信相手がそのような操作を行った場合、あるいはノイズの影響などによりビットずれが発生した場合など通信異常が発生した場合は、以下の手順で内部回路を初期化してください。

【正】

18.5.4 通信異常時または通信中断/再開時の処理

送受信中に機能選択レジスタを書き換えるなど、通信異常が発生するような操作を行わないでください。万が一通信相手がそのような操作を行った場合、あるいはノイズの影響などによりビットずれが発生した場合など通信異常が発生した場合は、以下の手順で内部回路を初期化してください。

また、緊急時の対応などで通信を中断/再開する場合も同様に、以下の手順で実施してください。

•Page 410 of 636

24.1.8.5項 本文13行目を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

I2CCCRレジスタにデータを書いたとき (**WIT**=1、内部WAITフラグ=1)

【正】

I2CCCRレジスタにデータを書いたとき (**RIE**=1、内部WAITフラグ=1)

•Page 427 of 636

表 26.1 バスオフ復帰モード遷移欄を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

項目	仕様
バスオフ復帰モード遷移	バスオフ状態からの復帰モード遷移を選択可能 •ISO11898-1 仕様準拠 •バスオフ開始で CAN Halt モードへ自動遷移 •バスオフ終了で CAN Halt モードへ自動遷移 •プログラムによる CAN Halt モードへの遷移 •プログラムによるエラーアクティブ状態への遷移

【正】

項目	仕様
バスオフ復帰モード	バスオフからの復帰モードを選択可能 •ISO11898-1 仕様準拠 •バスオフへの移行直後に CAN Halt モードへ自動遷移 •バスオフからの復帰時に CAN Halt モードへ自動遷移 •プログラムによる CAN Halt モードへの遷移 •プログラムによるエラーアクティブへの遷移

•Page 428 of 636

表 26.2 エラー状態の監視欄を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

項目	仕様
エラー状態の監視	•CANバスエラー (スタッフエラー、フォームエラー、ACKエラー、CRC エラー、ビットエラー、ACKデリミタエラー) を監視可能 •エラー状態の遷移を検出可能 (エラーワーニング、エラーパッシブ、バスオフ開始、バスオフ復帰) •エラーカウンタを読み出し可能

【正】

項目	仕様
エラーステートの監視	•CANバスエラー (スタッフエラー、フォームエラー、ACKエラー、CRC エラー、ビットエラー、ACKデリミタエラー) を監視可能 •エラーステートの遷移を検出可能 (エラーワーニング、エラーパッシブ、バスオフ移行、バスオフ復帰) •エラーカウンタを読み出し可能

•Page 431 of 636

図26.2 BOMビットの機能欄を以下のとおり変更いたします。

【誤】

- 00：ノーマルモード (ISO11898-1 仕様準拠)
- 01：バスオフ**開始**で自動的にCAN Haltモードへ遷移
- 10：バスオフ**終了**で自動的にCAN Haltモードへ遷移
- 11：プログラムによる要求でCAN Haltモードへ遷移 (バスオフ**復帰**期間中)

【正】

- 00：ノーマルモード (ISO11898-1 仕様準拠)
- 01：バスオフ**移行直後**に自動的にCAN Haltモードへ遷移
- 10：バスオフ**復帰時**に自動的にCAN Haltモードへ遷移
- 11：プログラムによる要求でCAN Haltモードへ遷移 (バスオフ期間中)

•Page 434 of 636

26.1.1.8 本文を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

ID優先モード
メールボックス番号優先モード

【正】

ID優先**送信**モード
メールボックス番号優先**送信**モード

•Page 435 of 636

26.1.2 本文を以下のとおり追加いたします。

**プロトコルコントローラで使用するCAN 通信クロックのクロックソースを選択するレジスタです。
CANモジュール内部の処理は、常に周辺バスクロックに同期して行われます。**

•Page 438 of 636

26.1.2 本文を以下のとおり変更いたします。

【誤】

FIFOメールボックスモードでのマスク機能については、「26.5 アクセプタンスフィルタ処理とマスク機能」を参照してください。

【正】

1チャンネルあたり8個のマスクレジスタがあります。
マスクレジスタの詳細については、「26.5 アクセプタンスフィルタ処理とマスク機能」を参照してください。

•Page 438 of 636

26.1.4.1 本文を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

“0”の場合、対応するEIDビットは、受信したIDとメールボックスのIDを比較しません。

“1”の場合、対応するEIDビットは、受信したIDとメールボックスのIDを比較します。

【正】

“0”の場合、受信メッセージ中の対応するEIDビットは比較されません。

“1”の場合、受信メッセージ中の対応するEIDビットは比較されます。

•Page 438 of 636

26.1.4.2 本文を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

“0”の場合、対応するSIDビットは、受信したIDとメールボックスのIDを比較しません。

“1”の場合、対応するSIDビットは、受信したIDとメールボックスのIDを比較します。

【正】

“0”の場合、受信メッセージ中の対応するSIDビットは比較されません。

“1”の場合、受信メッセージ中の対応するSIDビットは比較されます。

•Page 442 of 636

26.1.7 本文を以下のとおり追加いたします。

1チャンネルあたり、16バイトのメールボックスが32個あります。

各メールボックスはCiMCTLjレジスタにより、個別に送信用または受信用として設定できます。

表 26.4にCANiメールボックスのメモリ配置、表 26.5にCANデータフレームの構成を示します。

CANiメールボックスのリセット後の値は不定です。

•Page 448 of 636

26.1.9.5項 本文の3段落目を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

オーバーライトモードとオーバランモードの両方において、EOFの6番目のビットに続くfCAN (CANシステムクロック)の5サイクルの間は、MSGLOSTビットはプログラムで“0”を書いても“0”になりません。

【正】

オーバーライトモードとオーバランモードの両方において、EOFの6番目のビットに続く周辺バスクロック5サイクルの間は、MSGLOSTビットはプログラムで“0”を書いても“0”になりません。

•Page 452 of 636

25.1.10.3項 本文の3段落目を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

オーバランモードとオーバライトモードのどちらも、受信 FIFO がフルでメッセージの受信が決定している場合、ハードウェアプロテクトにより EOF の 6 番目のビットに続く **fCAN (CAN システムクロック)** の 5 サイクルの間は、プログラムで“0” (受信 FIFO メッセージロスト未発生) になりません。

【正】

オーバランモードとオーバライトモードのどちらも、受信 FIFO がフルでメッセージの受信が決定している場合、ハードウェアプロテクトにより EOF の 6 番目のビットに続く **周辺バスクロック** 5 サイクルの間は、プログラムで“0” (受信 FIFO メッセージロスト未発生) になりません。

•Page 468 of 636

図 26.25 の BOEIF ビット、BORIF ビットの内容を以下のとおり変更いたします。

【誤】

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
BOEIF	バスオフ 開始 検出フラグ	0: バスオフ 開始未検出 1: バスオフ 開始検出	RW
BORIF	バスオフ復帰検出フラグ	0: バスオフ 復帰未検出 1: バスオフ 復帰検出	RW

【正】

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
BOEIF	バスオフ 移行 検出フラグ	0: バスオフへ 移行していない 1: バスオフへ 移行した	RW
BORIF	バスオフ復帰検出フラグ	0: バスオフから 通常復帰していない 1: バスオフから 通常復帰した	RW

•Page 470 of 636

26.1.20.8項 BLIFビットの説明を以下のとおり訂正、加筆いたします(TN-16C-A230A/J 参照)。

【誤】

CANモジュールがCANオペレーションモードの間、CANバス上に32の連続するドミナントビットを検出すると、“1”になります。

“1”になった後、以下のどちらかで再検出します。

- このビットを“1”から“0”にした後、レセプビットを検出
- このビットを“1”から“0”にした後、CANリセットモードもしくはCAN Haltモードに遷移し、再度CANオペレーションモードに遷移

【正】

CAN オペレーションモードで動作中に、CAN バス上で32 の連続するドミナントビットを検出すると、“1”になります。

一度“1”になった後は、このビットを“0”にするだけではバスロックの再検出は行われません。以下のいずれかの条件が成立すると、バスロックを再検出できるようになります。

- CANバス上でレセプビットを検出(バスロック解消)
- CANリセットモードに移行し、再度CANオペレーションモードに移行(内部リセット)

•Page 479 of 636

図26.34 注1を以下のとおり訂正いたします。また、注3を追加いたします(TN-16C-A230A/J 参照)。

【誤】

注1.バスオフ状態からCAN Haltモードへの遷移タイミングは、BOMビットの設定に依存します。

BOMビットが“01b”のとき、状態遷移のタイミングはバスオフ状態への遷移直後になります。

BOMビットが“10b”のとき、状態遷移のタイミングはバスオフ状態終了時になります。

BOMビットが“11b”のとき、状態遷移のタイミングはCANMビットが“10b”(CAN Haltモード)の設定時になります。

注2.CANスリープモードを設定/解除する場合は、SLPMビットを変更してください。

【正】

注1.バスオフからCAN Haltモードへの遷移タイミングは、BOMビットの設定に依存します。

BOMビットが“01b”のとき、バスオフへの遷移直後にCAN Haltモードに遷移します。

BOMビットが“10b”のとき、バスオフからの復帰時にCAN Haltモードに遷移します。

BOMビットが“11b”のとき、CANMビットを“10b”(CAN Haltモード)にしたときにCAN Haltモードに遷移します。

注2.CANスリープモードを設定/解除する場合は、SLPMビットを変更してください。

注3.CANバスがドミナントレベルでロックされている間は、CAN Haltモードに遷移しません。その場合は、CANリセットモードに遷移してください。

•Page 481 of 636

表26.9を以下のとおり加筆、訂正いたします(TN-16C-A230A/J 参照)。

【誤】

表 1.1 CANリセットモードとCAN Haltモードでの動作

モード	受信	送信	バスオフ
CANリセットモード	メッセージ受信の終了を待たずにCANリセットモードに遷移	メッセージ送信の終了を待ってCANリセットモードに遷移(注1、4)	バスオフ復帰の終了を待たずにCANリセットモードに遷移
CAN Haltモード	メッセージ受信の終了を待ってCAN Haltモードに遷移(注2、3)	メッセージ送信の終了を待ってCAN Haltモードに遷移(注1、4)	【BOMビットが“00b”の場合】 バスオフ復帰後のみ、プログラムのHalt要求を受け付ける 【BOMビットが“01b”の場合】 バスオフ復帰の終了を待たずに自動的にCAN Haltモードに遷移(プログラムのHalt要求とは無関係に) 【BOMビットが“10b”の場合】 バスオフ復帰の終了を待って自動的にCAN Haltモードに遷移(プログラムのHalt要求とは無関係に) 【BOMビットが“11b”の場合】 バスオフ中にプログラムによるHalt要求があると、CAN Haltモードに遷移(バスオフ復帰の終了を待たずに)

BOMビット: CiCTLRレジスタのビット(i=0, 1)

- 注1. いくつかのメッセージ送信が要求されている場合、最初のメッセージ送信が完了した後にモードを遷移します。サスペンドトランスマッション中にCANリセットモードが要求されている状態では、バスアイドルになったとき、次の送信が終了したとき、またはCANモジュールが受信になったときに、モードを遷移します。
- 注2. CANバスがドミナントレベルでロックされた場合、CiEIFRレジスタのBLIFビットをモニタすると、プログラムはバスロックを検出できます。
- 注3. CAN Haltモードが要求された後、受信中にCANバスエラーが発生すると、CAN Haltモードに遷移します
- 注4. CANリセットモードまたはCAN Haltモードが要求された後、送信中にCANバスエラーまたはCANアービトレーションロストが発生すると、要求されたCANモードに遷移します。

【正】

表 1.2 CANリセットモードとCAN Haltモードでの動作

モード	受信	送信	バスオフ
CANリセットモード	メッセージ受信の終了を待たずにCANリセットモードに遷移	メッセージ送信の終了を待ってCANリセットモードに遷移(注1、4)	バスオフ復帰を待たずにCANリセットモードに遷移
CAN Haltモード	メッセージ受信の終了を待ってCAN Haltモードに遷移(注2、3)	メッセージ送信の終了を待ってCAN Haltモードに遷移(注1、2、4)	【BOMビットが“00b”の場合】 バスオフ復帰後のみ、プログラムのHalt要求を受け付ける 【BOMビットが“01b”の場合】 バスオフ復帰を待たずに自動的にCAN Haltモードに遷移(プログラムのHalt要求とは無関係に) 【BOMビットが“10b”の場合】 バスオフ復帰を待って自動的にCAN Haltモードに遷移(プログラムのHalt要求とは無関係に) 【BOMビットが“11b”の場合】 バスオフ中にプログラムによるHalt要求があると、CAN Haltモードに遷移(バスオフ復帰を待たずに)

BOMビット: CiCTRLレジスタのビット(i=0, 1)

- 注1. いくつかのメッセージ送信が要求されている場合、最初のメッセージ送信が完了した後にモードを遷移します。サスペンドトランスマッション中にCANリセットモードが要求されている状態では、バスアイドルになったとき、次の送信が終了したとき、またはCANモジュールが受信になったときに、モードを遷移します。
- 注2. CANバスがドミナントレベルでロックされた場合、CiEIFRレジスタのBLIFビットをモニタすると、プログラムはバスロックを検出できます。CANバスがドミナントレベルでロックされている間は、CAN Haltモードに遷移しません。この場合は、CANリセットモードに遷移してください。
- 注3. CAN Haltモードが要求された後、受信中にCANバスエラーが発生すると、CAN Haltモードに遷移します(ただしCANバスがドミナントレベルでロックされている場合は、CAN Haltモードに遷移しません)。
- 注4. CANリセットモードまたはCAN Haltモードが要求された後、送信中にCANバスエラーまたはCANアービトレーションロストが発生すると、要求された動作モードに遷移します(ただしCANバスがドミナントレベルでロックされている場合は、CAN Haltモードに遷移しません)。

•Page 482 of 636

26.2.3項 本文6、7行目を以下のとおり変更いたします。

【誤】

SLPMビットは、CANリセットモードとCAN Haltモードで変更してください。SLPMビットを除く他のレジスタは、CANスリープモード中は変更しないでください。読み出し動作は許可されます。

【正】

SLPMビットは、CANリセットモードとCAN Haltモードで変更してください。CANスリープモード中は、SLPMビットのみ変更できます。これ以外のビット、レジスタは変更しないでください。読み出し動作は許可されます。

•Page 492 of 636

26.6項 (3) を以下のとおり訂正いたします。

【誤】

CANオペレーションモードで、受信メッセージに設定したメールボックスのID/マスクセットに一致するメッセージを送信した場合、CAN モジュールは送信データを受信しません。しかしセルフテストモードでは、CAN モジュールは送信データを受信します。この場合、CAN モジュールはACKを返します。

【正】

CAN オペレーションモードでメッセージを送信する場合、そのメッセージが自身のメールボックスの受信対象となる ID を持っていたとしても、受信はしません。ただし、セルフテストモードのときはこのメッセージを受信してACKを返します。

•Pages 531, 532 of 636

表27.2、表27.3 注4を以下のとおり変更いたします。

【誤】

144ピン版では、03E2h、03E3h、03E6h、03E7h番地に“FFh”を設定してください。

【正】

144ピン版では、PD16~PD19レジスタを“FFh”にしてください。

•Page 625 of 636

30.9.4項を以下のとおり変更いたします。

【誤】

30.9.4 通信異常時の対処方法

送受信中に機能選択レジスタを書き換えるなど、通信異常が発生するような操作を行わないでください。万が一通信相手がそのような操作を行った場合、あるいはノイズの影響などによりビットずれが発生した場合など通信異常が発生した場合は、以下の手順で内部回路を初期化してください。

【正】

30.9.4 通信異常時または通信中断/再開時の処理

送受信中に機能選択レジスタを書き換えるなど、通信異常が発生するような操作を行わないでください。万が一通信相手がそのような操作を行った場合、あるいはノイズの影響などによりビットずれが発生した場合など通信異常が発生した場合は、以下の手順で内部回路を初期化してください。

また、緊急時の対応などで通信を中断/再開する場合も同様に、以下の手順で実施してください。