

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 テクノロジーが合併し、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い申し上げます。

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事務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、誤りがな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が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。

改訂一覧は表紙をクリックして直接ご覧になれます。
改訂一覧は改訂箇所をまとめたものであり、詳細については、
必ず本文の内容をご確認ください。

SH7137 グループ

ハードウェアマニュアル

ルネサス 32 ビット RISC マイクロコンピュータ
SuperH™ RISC engine ファミリ

SH7131	R5F7131
SH7132	R5F7132
SH7136	R5F7136
SH7137	R5F7137

本資料ご利用に際しての留意事項

1. 本資料は、お客様に用途に応じた適切な弊社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弊社または第三者の知的財産権その他の権利の実施、使用を許諾または保証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など全ての情報の使用に起因する損害、第三者の知的財産権その他の権利に対する侵害に関し、弊社は責任を負いません。
3. 本資料に記載の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、あるいはその他軍用用途の目的で使用しないでください。また、輸出に際しては、「外国為替および外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、それらの定めるところにより必要な手続を行ってください。
4. 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などの全ての情報は本資料発行時点のものであり、弊社は本資料に記載した製品または仕様等を予告なしに変更することがあります。弊社の半導体製品のご購入およびご使用に当たりましては、事前に弊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、弊社ホームページ (<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。
5. 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のですが、万一本資料の記述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、弊社はその責任を負いません。
6. 本資料に記載の製品データ、図、表などに示す技術的な内容、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例などの情報を流用する場合は、流用する情報を単独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。弊社は、適用可否に対する責任を負いません。
7. 本資料に記載された製品は、各種安全装置や運輸・交通用、医療用、燃焼制御用、航空宇宙用、原子力、海底中継用の機器・システムなど、その故障や誤動作が直接人命を脅かしあるいは人体に危害を及ぼすおそれのあるような機器・システムや特に高度な品質・信頼性が要求される機器・システムでの使用を意図して設計、製造されたものではありません（弊社が自動車用と指定する製品を自動車に使用する場合を除きます）。これらの用途に利用されることをご検討の際には、必ず事前に弊社営業窓口へご照会ください。なお、上記用途に使用されたことにより発生した損害等について弊社はその責任を負いかねますのでご了承願います。
8. 第7項にかかわらず、本資料に記載された製品は、下記の用途には使用しないでください。これらの用途に使用されたことにより発生した損害等につきましては、弊社は一切の責任を負いません。
 - 1) 生命維持装置。
 - 2) 人体に埋め込み使用するもの。
 - 3) 治療行為（患部切り出し、薬剤投与等）を行うもの。
 - 4) その他、直接人命に影響を与えるもの。
9. 本資料に記載された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、実装条件およびその他諸条件につきましては、弊社保証範囲内でご使用ください。弊社保証値を越えて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、弊社はその責任を負いません。
10. 弊社は製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、特に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。弊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、誤動作防止設計などの安全設計（含むハードウェアおよびソフトウェア）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。
 - 1.1. 本資料に記載の製品は、これを搭載した製品から剥がれた場合、幼児が口に入れて誤飲する等の事故の危険性があります。お客様の製品への実装後に容易に本製品が剥がれることがなきよう、お客様の責任において十分な安全設計をお願いします。お客様の製品から剥がれた場合の事故につきましては、弊社はその責任を負いません。
 - 1.2. 本資料の全部または一部を弊社の文書による事前の承諾なしに転載または複製することを固くお断りいたします。
 - 1.3. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせ、その他お気づきの点等がございましたら弊社営業窓口までご照会ください。

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、本文を参照してください。なお、本マニュアルの本文と異なる記載がある場合は、本文の記載が優先するものとします。

1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「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。未使用端子は、本文「未使用端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

2. 電源投入時の処置

【注意】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. リザーブアドレスのアクセス禁止

【注意】リザーブアドレスのアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレスがあります。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。

4. クロックについて

【注意】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。

5. 製品間の相違について

【注意】型名の異なる製品に変更する場合は、事前に問題ないことをご確認ください。

同じグループのマイコンでも型名が違えば、内部メモリ、レイアウトパターンの相違などにより、特性が異なる場合があります。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。

本書の構成

本書は、以下の構成で制作しています。

1. 製品ご使用上の注意事項
2. 本書の構成
3. はじめに
4. 目次
5. 概要
6. 各機能モジュールの説明
 - CPUおよびシステム制御系
 - 内蔵周辺モジュール

各モジュールの機能説明の構成は、モジュールごとに異なりますが、一般的には、①特長、②入出力端子、③レジスタの説明、④動作説明、⑤使用上の注意事項、等の節で構成されています。

本 LSI を用いた応用システムを設計する際、注意事項を十分確認のうえ設計してください。各章の本文中には説明に対する注意事項と、各章の最後には使用上の注意事項があります。必ずお読みください（使用上の注意事項は必要により記載されます）。

7. レジスタ一覧
8. 電気的特性
9. 付録
 - 製品型名、外形寸法図など
10. 本版で改訂された箇所（改訂版のみ適用）

改訂来歴は、前版の記載内容について訂正・追加された主な箇所についてまとめたものです。改訂内容のすべてについて記載したものではありませんので、詳細については、本書の本文上でご確認ください。

11. 索引

はじめに

SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 は、ルネサス テクノロジオリジナルの RISC 方式の CPU をコアにして、システム構成に必要な周辺機能を集積したシングルチップ RISC マイコンです。

対象者 このマニュアルは、SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 を用いた応用システムを設計するユーザを対象としています。このマニュアルを使用される読者には、電気回路、論理回路、およびマイクロコンピュータに関する基本的な知識を必要とします。

目的 このマニュアルは、SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 のハードウェア機能と電気的特性をユーザに理解していただくことを目的としています。
なお、実行命令の詳細については、「SH-1/SH-2/SH-DSP ソフトウェアマニュアル」に記載しておりますので、あわせてご覧ください。

読み方

- 機能全体を理解しようとするとき
→ 目次に従って読んでください。
本書は、大きく分類すると、CPU、システム制御機能、周辺機能、電気的特性の順に構成されています。
- CPU機能の詳細を理解したいとき
→ 別冊の「SH-1/SH-2/SH-DSP ソフトウェアマニュアル」を参照してください。
- レジスタ名がわかっていて、詳細機能を知りたいとき
→ 本書の後ろに、「索引」があります。索引からページ番号を検索してください。
「第25章 レジスタ一覧」にアドレス、ビット内容、初期化についてまとめています。

凡例 レジスタ表記 : シリアルコミュニケーションなど、同一または類似した機能が複数チャンネルに存在する場合に、次の表記を使用します。

XXX_N (XXX は基本レジスタ名称、N はチャンネル番号)

ビット表記 : 左側が上位ビット、右側が下位ビットの順に表記します。

数字の表記 : 2進数は B'xxxx、16進数は H'xxxx、10進数は xxxx

信号の表記 : ローアクティブの信号にはオーバーバーを付けます。xxxx

関連資料一覧 ウェブサイトに最新資料を掲載しています。ご購入の資料が最新版であるかを確認してください。

(<http://japan.renesas.com/>)

- SH7131/SH7132/SH7136/SH7137に関するユーザズマニュアル

資料名	資料番号
SH7137 グループ ハードウェアマニュアル	本マニュアル
SH-1/SH-2/SH-DSP ソフトウェアマニュアル	RJJ09B0228

- 開発ツール関連ユーザズマニュアル

資料名	資料番号
SuperH RISC engine C/C++コンパイラ、アセンブラ、最適化リンケージエディタ V.9.00 ユーザズマニュアル	RJJ10B0156
SuperH RISC engine High-performance Embedded Workshop 3 ユーザズマニュアル	RJJ10B0028
SuperH RISC engine High-performance Embedded Workshop 3 チュートリアル	RJJ10B0026

- アプリケーションノート

資料名	資料番号
SuperH RISC engine C/C++コンパイラパッケージアプリケーションノート	RJJ05B0557

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。

目次

1. 概要	1-1
1.1 SH7131/SH7132/SH7136/SH7137の特長	1-1
1.2 ブロック図	1-6
1.3 ピン配置図	1-7
1.4 端子機能	1-9
2. CPU	2-1
2.1 特長	2-1
2.2 レジスタの構成	2-2
2.2.1 汎用レジスタ (Rn)	2-3
2.2.2 コントロールレジスタ	2-3
2.2.3 システムレジスタ	2-4
2.2.4 レジスタの初期値	2-5
2.3 データ形式	2-6
2.3.1 レジスタのデータ形式	2-6
2.3.2 メモリ上でのデータ形式	2-6
2.3.3 イミディエイトデータのデータ形式	2-6
2.4 命令の特長	2-7
2.4.1 RISC 方式	2-7
2.4.2 アドレッシングモード	2-9
2.4.3 命令形式	2-12
2.5 命令セット	2-15
2.5.1 分類順命令セット	2-15
2.5.2 データ転送命令	2-18
2.5.3 算術演算命令	2-19
2.5.4 論理演算命令	2-21
2.5.5 シフト命令	2-21
2.5.6 分岐命令	2-22
2.5.7 システム制御命令	2-23
2.6 処理状態	2-25
3. MCU 動作モード	3-1
3.1 動作モードの選択	3-1
3.2 入出力端子	3-2

3.3	各動作モードの説明	3-3
3.3.1	モード0 (MCU 拡張モード0)	3-3
3.3.2	モード2 (MCU 拡張モード2)	3-3
3.3.3	モード3 (シングルチップモード)	3-3
3.4	アドレスマップ	3-4
3.5	本LSIの初期状態	3-8
3.6	動作モード変更時の注意事項	3-8
4.	クロック発振器 (CPG)	4-1
4.1	特長	4-1
4.2	入出力端子	4-5
4.3	クロック動作モード	4-6
4.4	レジスタの説明	4-10
4.4.1	周波数制御レジスタ (FRQCR)	4-10
4.4.2	発振停止検出制御レジスタ (OSCCR)	4-12
4.5	周波数変更方法	4-13
4.6	発振器	4-14
4.6.1	水晶発振子を接続する方法	4-14
4.6.2	外部クロックを入力する方法	4-15
4.7	発振停止検出機能	4-16
4.8	使用上の注意事項	4-17
4.8.1	発振子に関する注意事項	4-17
4.8.2	ボード設計上の注意事項	4-17
5.	例外処理	5-1
5.1	概要	5-1
5.1.1	例外処理の種類と優先順位	5-1
5.1.2	例外処理の動作	5-2
5.1.3	例外処理ベクタテーブル	5-3
5.2	リセット	5-5
5.2.1	リセットの種類	5-5
5.2.2	パワーオンリセット	5-5
5.2.3	マニュアルリセット	5-6
5.3	アドレスエラー	5-7
5.3.1	アドレスエラー発生要因	5-7
5.3.2	アドレスエラー例外処理	5-7
5.4	割り込み	5-8
5.4.1	割り込み要因	5-8
5.4.2	割り込み優先順位	5-9
5.4.3	割り込み例外処理	5-9

5.5	命令による例外	5-10
5.5.1	命令による例外の種類	5-10
5.5.2	トラップ命令	5-10
5.5.3	スロット不当命令	5-11
5.5.4	一般不当命令	5-11
5.6	例外処理の受け付け	5-12
5.7	例外処理後のスタックの状態	5-13
5.8	使用上の注意事項	5-14
5.8.1	スタックポインタ (SP) の値	5-14
5.8.2	ベクタベースレジスタ (VBR) の値	5-14
5.8.3	アドレスエラー例外処理のスタッキングで発生するアドレスエラー	5-14
5.8.4	スロット不当命令例外処理に関する注意事項	5-15
6.	割り込みコントローラ (INTC)	6-1
6.1	特長	6-1
6.2	入出力端子	6-3
6.3	レジスタの説明	6-4
6.3.1	割り込みコントロールレジスタ 0 (ICR0)	6-5
6.3.2	IRQ コントロールレジスタ (IRQCR)	6-5
6.3.3	IRQ ステータスレジスタ (IRQSR)	6-7
6.3.4	インタラプトプライオリティレジスタ A、D~F、H~M (IPRA、IPRD~IPRF、IPRH~IPRM)	6-10
6.4	割り込み要因	6-12
6.4.1	外部割り込み要因	6-12
6.4.2	内蔵周辺モジュール割り込み	6-13
6.4.3	ユーザブレイク割り込み (SH7136/SH7137 のみ)	6-13
6.5	割り込み例外処理ベクタテーブル	6-14
6.6	動作説明	6-17
6.6.1	割り込み動作の流れ	6-17
6.6.2	割り込み例外処理終了後のスタックの状態	6-19
6.7	割り込み応答時間	6-20
6.8	割り込み要求信号によるデータ転送	6-21
6.8.1	割り込み要求信号を DTC の起動要因、CPU の割り込み要因とする場合	6-22
6.8.2	割り込み要求信号を DTC の起動要因とし、CPU の割り込み要因としない場合	6-22
6.8.3	割り込み要求信号を CPU の割り込み要因とし、DTC の起動要因としない場合	6-22
6.9	使用上の注意事項	6-23
7.	ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)	7-1
7.1	特長	7-1
7.2	入出力端子	7-3

7.3	レジスタの説明	7-4
7.3.1	ブ레이크アドレスレジスタ A (BARA)	7-4
7.3.2	ブ레이크アドレスマスクレジスタ A (BAMRA)	7-5
7.3.3	ブ레이크バスサイクルレジスタ A (BBRA)	7-5
7.3.4	ブ레이크データレジスタ A (BDRA)	7-7
7.3.5	ブ레이크データマスクレジスタ A (BDMRA)	7-8
7.3.6	ブ레이크アドレスレジスタ B (BARB)	7-9
7.3.7	ブ레이크アドレスマスクレジスタ B (BAMRB)	7-9
7.3.8	ブ레이크データレジスタ B (BDRB)	7-10
7.3.9	ブ레이크データマスクレジスタ B (BDMRB)	7-11
7.3.10	ブ레이크バスサイクルレジスタ B (BBRB)	7-12
7.3.11	ブ레이크コントロールレジスタ (BRCR)	7-13
7.3.12	実行回数ブ레이크レジスタ (BETR)	7-17
7.3.13	ブランチソースレジスタ (BRSR)	7-17
7.3.14	ブランチデスティネーションレジスタ (BRDR)	7-18
7.4	動作説明	7-19
7.4.1	ユーザブ레이크動作の流れ	7-19
7.4.2	命令フェッチサイクルでのユーザブ레이크	7-20
7.4.3	データアクセスサイクルでのユーザブ레이크	7-20
7.4.4	シーケンシャルブ레이크	7-21
7.4.5	退避されるプログラムカウンタの値	7-22
7.4.6	PC トレース	7-23
7.4.7	使用例	7-24
7.5	使用上の注意事項	7-29
8.	データトランスファコントローラ (DTC)	8-1
8.1	特長	8-1
8.2	レジスタの説明	8-3
8.2.1	DTC モードレジスタ A (MRA)	8-4
8.2.2	DTC モードレジスタ B (MRB)	8-5
8.2.3	DTC ソースアドレスレジスタ (SAR)	8-6
8.2.4	DTC デスティネーションアドレスレジスタ (DAR)	8-6
8.2.5	DTC 転送カウントレジスタ A (CRA)	8-7
8.2.6	DTC 転送カウントレジスタ B (CRB)	8-7
8.2.7	DTC イネーブルレジスタ A~E (DTCERA~DTCERE)	8-8
8.2.8	DTC コントロールレジスタ (DTCCR)	8-9
8.2.9	DTC ベクタベースレジスタ (DTCVBR)	8-10
8.2.10	バス機能拡張レジスタ (BSCEHR)	8-10
8.3	起動要因	8-11
8.4	転送情報の配置とDTCベクタテーブル	8-12

8.5	動作説明	8-16
8.5.1	転送情報リードスキップ機能	8-20
8.5.2	転送情報ライトバックスキップ機能	8-20
8.5.3	ノーマル転送モード	8-21
8.5.4	リピート転送モード	8-22
8.5.5	ブロック転送モード	8-23
8.5.6	チェイン転送	8-24
8.5.7	動作タイミング	8-25
8.5.8	DTCの実行ステート	8-28
8.5.9	DTCのバス権解放タイミング	8-30
8.5.10	DTC起動の優先順位設定	8-32
8.6	割り込みによるDTCの起動	8-33
8.7	DTC使用例	8-34
8.7.1	ノーマル転送	8-34
8.7.2	カウンタ=0のときのチェイン転送	8-34
8.8	割り込み要因	8-36
8.9	使用上の注意事項	8-37
8.9.1	モジュールスタンバイモードの設定	8-37
8.9.2	内蔵RAM	8-37
8.9.3	DTCEビットの設定	8-37
8.9.4	チェイン転送	8-37
8.9.5	転送情報先頭アドレス/ソースアドレス/デスティネーションアドレス	8-37
8.9.6	DTCによるDTCレジスタのアクセス	8-37
8.9.7	IRQ割り込みをDTC転送要因にした場合の注意事項	8-37
8.9.8	SCIをDTC起動要因とする場合の注意事項	8-38
8.9.9	割り込み要因フラグのクリア	8-38
8.9.10	NMI割り込みとDTC起動の競合	8-38
8.9.11	DTC起動要求が途中で取り下げられた場合の動作	8-38
9.	バスステートコントローラ (BSC)	9-1
9.1	特長	9-1
9.2	入出力端子	9-3
9.3	エリアの概要	9-4
9.3.1	空間分割	9-4
9.3.2	アドレスマップ	9-4
9.4	レジスタの説明	9-6
9.4.1	共通コントロールレジスタ (CMNCR)	9-6
9.4.2	CSn 空間バスコントロールレジスタ (CSnBCR) (n=0, 1)	9-7
9.4.3	CSn 空間ウェイトコントロールレジスタ (CSnWCR) (n=0, 1)	9-10
9.4.4	バス機能拡張レジスタ (BSCEHR)	9-12

9.5	動作説明.....	9-15
9.5.1	エンディアン/アクセスサイズとデータアライメント.....	9-15
9.5.2	通常空間インタフェース.....	9-16
9.5.3	アクセスウェイト制御.....	9-19
9.5.4	\overline{CSn} アサート期間拡張.....	9-21
9.5.5	アクセスサイクル間ウェイト.....	9-22
9.5.6	バスアービトレーション.....	9-24
9.5.7	その他.....	9-28
9.5.8	CPU から内蔵 FLASH、内蔵 RAM へのアクセス.....	9-29
9.5.9	CPU から内蔵周辺 I/O レジスタへのアクセス.....	9-29
9.5.10	CPU から外部メモリへのアクセス.....	9-31
10.	マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)	10-1
10.1	特長.....	10-1
10.2	入出力端子.....	10-6
10.3	レジスタの説明.....	10-8
10.3.1	タイマコントロールレジスタ (TCR)	10-11
10.3.2	タイマモードレジスタ (TMDR)	10-15
10.3.3	タイマ I/O コントロールレジスタ (TIOR)	10-17
10.3.4	タイマコンペアマッチクリアレジスタ (TCNTCMPCLR)	10-36
10.3.5	タイマインタラプトイネーブルレジスタ (TIER)	10-37
10.3.6	タイマステータスレジスタ (TSR)	10-41
10.3.7	タイマバッファ動作転送モードレジスタ (TBTM)	10-47
10.3.8	タイマインプットキャプチャコントロールレジスタ (TICCR)	10-48
10.3.9	タイマシンクロクリアレジスタ (TSYCR)	10-49
10.3.10	タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR)	10-50
10.3.11	タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ (TADCORA/B_4)	10-52
10.3.12	タイマ A/D 変換開始要求周期設定バッファレジスタ (TADCOBRA/B_4)	10-52
10.3.13	タイマカウンタ (TCNT)	10-53
10.3.14	タイマジェネラルレジスタ (TGR)	10-53
10.3.15	タイマスタートレジスタ (TSTR)	10-54
10.3.16	タイマシンクロレジスタ (TSYR)	10-56
10.3.17	タイマカウンタシンクロスタートレジスタ (TCSYSTR)	10-57
10.3.18	タイマリードライトイネーブルレジスタ (TRWER)	10-59
10.3.19	タイマアウトプットマスタイネーブルレジスタ (TOER)	10-60
10.3.20	タイマアウトプットコントロールレジスタ 1 (TOCR1)	10-61
10.3.21	タイマアウトプットコントロールレジスタ 2 (TOCR2)	10-63
10.3.22	タイマアウトプットレベルバッファレジスタ (TOLBR)	10-66
10.3.23	タイマゲートコントロールレジスタ (TGCR)	10-67
10.3.24	タイマサブカウンタ (TCNTS)	10-68

10.3.25	タイマデッドタイムデータレジスタ (TDDR)	10-68
10.3.26	タイマ周期データレジスタ (TCDR)	10-69
10.3.27	タイマ周期バッファレジスタ (TCBR)	10-69
10.3.28	タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR)	10-70
10.3.29	タイマ割り込み間引き回数カウンタ (TITCNT)	10-71
10.3.30	タイマバッファ転送設定レジスタ (TBTER)	10-72
10.3.31	タイマデッドタイムイネーブルレジスタ (TDER)	10-73
10.3.32	タイマ波形コントロールレジスタ (TWCR)	10-74
10.3.33	バスマスタとのインタフェース.....	10-75
10.4	動作説明.....	10-76
10.4.1	基本動作.....	10-76
10.4.2	同期動作.....	10-82
10.4.3	バッファ動作.....	10-84
10.4.4	カスケード接続動作.....	10-88
10.4.5	PWM モード.....	10-92
10.4.6	位相計数モード.....	10-97
10.4.7	リセット同期 PWM モード.....	10-103
10.4.8	相補 PWM モード.....	10-106
10.4.9	A/D 変換開始要求ディレイド機能.....	10-141
10.4.10	MTU2-MTU2S の同期動作.....	10-145
10.4.11	外部パルス幅測定機能.....	10-150
10.4.12	デッドタイム補償用機能.....	10-151
10.4.13	相補 PWM の「山/谷」での TCNT キャプチャ動作.....	10-153
10.5	割り込み要因.....	10-154
10.5.1	割込要因と優先順位.....	10-154
10.5.2	DTC の起動.....	10-156
10.5.3	A/D 変換器の起動.....	10-156
10.6	動作タイミング.....	10-158
10.6.1	入出力タイミング.....	10-158
10.6.2	割り込み信号タイミング.....	10-165
10.7	使用上の注意事項.....	10-170
10.7.1	モジュールスタンバイモードの設定.....	10-170
10.7.2	入力クロックの制限事項.....	10-170
10.7.3	周期設定上の注意事項.....	10-170
10.7.4	TCNT のライトとクリアの競合.....	10-171
10.7.5	TCNT のライトとカウントアップの競合.....	10-171
10.7.6	TGR のライトとコンペアマッチの競合.....	10-172
10.7.7	バッファレジスタのライトとコンペアマッチの競合.....	10-173
10.7.8	バッファレジスタのライトと TCNT クリアの競合.....	10-174
10.7.9	TGR のリードとインプットキャプチャの競合.....	10-175
10.7.10	TGR のライトとインプットキャプチャの競合.....	10-176

10.7.11	バッファレジスタのライトとインプットキャプチャの競合.....	10-177
10.7.12	カスケード接続における TCNT_2 のライトとオーバフロー／アンダフローの競合.....	10-177
10.7.13	相補 PWM モード停止時のカウンタ値.....	10-179
10.7.14	相補 PWM モードでのバッファ動作の設定.....	10-179
10.7.15	リセット同期 PWM モードのバッファ動作とコンペアマッチフラグ.....	10-180
10.7.16	リセット同期 PWM モードのオーバフローフラグ.....	10-181
10.7.17	オーバフロー／アンダフローとカウンタクリアの競合.....	10-182
10.7.18	TCNT のライトとオーバフロー／アンダフローの競合.....	10-182
10.7.19	通常動作または PWM モード 1 からリセット同期 PWM モードへ遷移する場合の注意事項.....	10-183
10.7.20	相補 PWM モード、リセット同期 PWM モードの出力レベル.....	10-183
10.7.21	モジュールスタンバイ時の割り込み.....	10-183
10.7.22	カスケード接続における TCNT_1、TCNT_2 同時インプットキャプチャ.....	10-183
10.7.23	相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御における注意事項.....	10-184
10.8	MTU2出力端子の初期化方法.....	10-186
10.8.1	動作モード.....	10-186
10.8.2	リセットスタート時の動作.....	10-186
10.8.3	動作中の異常などによる再設定時の動作.....	10-187
10.8.4	動作中の異常などによる端子の初期化手順、モード遷移の概要.....	10-187
11.	マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)	11-1
11.1	入出力端子.....	11-3
11.2	レジスタの説明.....	11-4
12.	ポートアウトプットイネーブル (POE)	12-1
12.1	特長.....	12-1
12.2	入出力端子.....	12-3
12.3	レジスタの説明.....	12-4
12.3.1	入力レベルコントロール／ステータスレジスタ 1 (ICSR1)	12-4
12.3.2	出力レベルコントロール／ステータスレジスタ 1 (OCSR1)	12-7
12.3.3	入力レベルコントロール／ステータスレジスタ 2 (ICSR2)	12-8
12.3.4	出力レベルコントロール／ステータスレジスタ 2 (OCSR2)	12-10
12.3.5	入力レベルコントロール／ステータスレジスタ 3 (ICSR3)	12-11
12.3.6	ソフトウェアポートアウトプットイネーブルレジスタ (SPOER)	12-13
12.3.7	ポートアウトプットイネーブルコントロールレジスタ 1 (POECR1)	12-14
12.3.8	ポートアウトプットイネーブルコントロールレジスタ 2 (POECR2)	12-15
12.4	動作説明.....	12-17
12.4.1	入力レベル検出動作.....	12-18
12.4.2	出力レベル比較動作.....	12-19
12.4.3	ハイインピーダンス状態からの解除.....	12-20
12.5	割り込み.....	12-21

12.6	使用上の注意事項	12-22
12.6.1	ウォッチドッグタイマからパワーオンリセットが発行されたときの端子状態	12-22
13.	ウォッチドッグタイマ (WDT)	13-1
13.1	特長	13-1
13.2	入出力端子	13-3
13.3	レジスタの説明	13-4
13.3.1	ウォッチドッグタイマカウンタ (WTCNT)	13-4
13.3.2	ウォッチドッグタイマコントロール/ステータスレジスタ (WTCSR)	13-5
13.3.3	レジスタアクセス時の注意	13-7
13.4	動作説明	13-8
13.4.1	ソフトウェアスタンバイ解除の手順	13-8
13.4.2	ウォッチドッグタイマモードの使用法	13-8
13.4.3	インターバルタイマモードの使用法	13-9
13.5	割り込み要因	13-10
13.6	使用上の注意事項	13-10
13.6.1	WTCNT の設定値	13-10
14.	シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)	14-1
14.1	特長	14-1
14.2	入出力端子	14-4
14.3	レジスタの説明	14-5
14.3.1	レシーブシフトレジスタ (SCRSR)	14-6
14.3.2	レシーブデータレジスタ (SCRDR)	14-6
14.3.3	トランスミットシフトレジスタ (SCTSR)	14-6
14.3.4	トランスミットデータレジスタ (SCTDR)	14-7
14.3.5	シリアルモードレジスタ (SCSMR)	14-7
14.3.6	シリアルコントロールレジスタ (SCSCR)	14-9
14.3.7	シリアルステータスレジスタ (SCSSR)	14-12
14.3.8	シリアルポートレジスタ (SCSPTR)	14-16
14.3.9	シリアルディレクションコントロールレジスタ (SCSDCR)	14-17
14.3.10	ビットレートレジスタ (SCBRR)	14-18
14.4	動作説明	14-25
14.4.1	概要	14-25
14.4.2	調歩同期式モード時の動作	14-27
14.4.3	クロック同期式モード時の動作	14-36
14.4.4	マルチプロセッサ通信機能	14-45
14.4.5	マルチプロセッサシリアルデータ送信	14-46
14.4.6	マルチプロセッサシリアルデータ受信	14-47
14.5	SCIの割り込み要因とDTC	14-50

14.6	シリアルポートレジスタ (SCSPTR) とSCI端子との関係	14-51
14.7	使用上の注意事項	14-52
14.7.1	SCTDR への書き込みと TDRE フラグの関係について	14-52
14.7.2	複数の受信エラーが同時に発生した場合の動作について	14-52
14.7.3	ブレークの検出と処理について	14-53
14.7.4	ブレークの送り出し	14-53
14.7.5	調歩同期モードの受信データサンプリングタイミングと受信マージン	14-53
14.7.6	DTC 使用上の注意事項	14-54
14.7.7	クロック同期外部クロックモード時の注意事項	14-55
14.7.8	モジュールスタンバイモードの設定	14-55
15.	シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)	15-1
15.1	特長	15-1
15.2	入出力端子	15-3
15.3	レジスタの説明	15-4
15.3.1	SS コントロールレジスタ H (SSCRH)	15-5
15.3.2	SS コントロールレジスタ L (SSCRL)	15-6
15.3.3	SS モードレジスタ (SSMR)	15-7
15.3.4	SS イネーブルレジスタ (SSER)	15-8
15.3.5	SS ステータスレジスタ (SSSR)	15-9
15.3.6	SS コントロールレジスタ 2 (SSCR2)	15-12
15.3.7	SS トランスミットデータレジスタ 0~3 (SSTDR0~SSTDR3)	15-13
15.3.8	SS レシーブデータレジスタ 0~3 (SSRDR0~SSRDR3)	15-14
15.3.9	SS シフトレジスタ (SSTRSR)	15-15
15.4	動作説明	15-16
15.4.1	転送クロック	15-16
15.4.2	クロックの位相、極性とデータの関係	15-16
15.4.3	データ入出力端子とシフトレジスタの関係	15-17
15.4.4	各通信モードと端子機能	15-18
15.4.5	SSU モード	15-19
15.4.6	$\overline{\text{SCS}}$ 端子制御とコンフリクトエラー	15-27
15.4.7	クロック同期式通信モード	15-28
15.5	SSUの割り込み要因とDTC	15-34
15.6	使用上の注意事項	15-35
15.6.1	モジュールスタンバイモードの設定	15-35
15.6.2	SSTDR、SSRDR レジスタのアクセス	15-35
15.6.3	SSU スレープモードにおける連続送受信時の注意事項	15-35
15.6.4	SSU モードでのスレープ受信動作時の注意事項	15-35
15.6.5	SSU モードでのマスタ送信、マスタ受信の注意事項	15-35
15.6.6	DTC 転送を行うときの注意事項	15-36

16.	I ² C バスインタフェース 2 (I ² C2)	16-1
16.1	特長	16-1
16.2	入出力端子	16-4
16.3	レジスタの説明	16-5
16.3.1	I ² C バスコントロールレジスタ 1 (ICCR1)	16-6
16.3.2	I ² C バスコントロールレジスタ 2 (ICCR2)	16-8
16.3.3	I ² C バスモードレジスタ (ICMR)	16-9
16.3.4	I ² C バスインタラプトイネーブルレジスタ (ICIER)	16-11
16.3.5	I ² C バスステータスレジスタ (ICSR)	16-13
16.3.6	スレーブアドレスレジスタ (SAR)	16-15
16.3.7	I ² C バス送信データレジスタ (ICDRT)	16-15
16.3.8	I ² C バス受信データレジスタ (ICDRR)	16-16
16.3.9	I ² C バスシフトレジスタ (ICDRS)	16-16
16.3.10	NF2CYC レジスタ (NF2CYC)	16-16
16.4	動作説明	16-17
16.4.1	I ² C バスフォーマット	16-17
16.4.2	マスタ送信動作	16-18
16.4.3	マスタ受信動作	16-20
16.4.4	スレーブ送信動作	16-22
16.4.5	スレーブ受信動作	16-24
16.4.6	クロック同期式シリアルフォーマット	16-26
16.4.7	ノイズ除去回路	16-29
16.4.8	使用例	16-30
16.5	I ² C2の割り込み要因	16-34
16.6	DTCによる動作	16-35
16.7	ビット同期回路	16-36
16.8	使用上の注意事項	16-37
16.8.1	モジュールスタンバイモードの設定	16-37
16.8.2	停止条件の発行および開始条件（再送）の発行	16-37
16.8.3	開始条件と停止条件の連続発行	16-37
16.8.4	マルチマスタ使用時の設定について	16-37
16.8.5	マスタ受信モードにおける ICDRR のリード	16-38
16.8.6	エミュレータのサポート	16-38
17.	A/D 変換器 (ADC)	17-1
17.1	特長	17-1
17.2	入出力端子	17-4
17.3	レジスタの説明	17-5
17.3.1	A/D コントロールレジスタ_0、_1 (ADCR_0、ADCR_1)	17-6
17.3.2	A/D ステータスレジスタ_0、_1 (ADSR_0、ADSR_1)	17-8

17.3.3	A/D 開始トリガ選択レジスタ_0、_1 (ADSTRGR_0、ADSTRGR_1)	17-9
17.3.4	A/D アナログ入力チャネル選択レジスタ_0、_1 (ADANSR_0、ADANSR_1)	17-10
17.3.5	A/D データレジスタ 0~15 (ADDR0~ADDR15)	17-11
17.3.6	CPU とのインタフェース	17-12
17.4	動作説明	17-13
17.4.1	1 サイクルスキャンモード	17-13
17.4.2	連続スキャンモード	17-14
17.4.3	入力サンプリングと A/D 変換時間	17-16
17.4.4	MTU2、MTU2S による A/D 変換器の起動	17-18
17.4.5	外部トリガ入力タイミング	17-18
17.4.6	ADDR レジスタのオートクリア機能の使用例	17-19
17.5	割り込み要因とDTC転送要求	17-21
17.6	A/D変換精度の定義	17-22
17.7	使用上の注意事項	17-23
17.7.1	アナログ入力電圧の設定範囲	17-23
17.7.2	AVcc、AVss と Vcc、Vss の関係	17-23
17.7.3	AVrefh、AVrefl 端子の設定範囲	17-23
17.7.4	ボード設計上の注意	17-23
17.7.5	ノイズ対策上の注意	17-24
17.7.6	レジスタ設定時の注意	17-24
18.	コンペアマッチタイマ (CMT)	18-1
18.1	特長	18-1
18.2	レジスタの説明	18-2
18.2.1	コンペアマッチタイマスタートレジスタ (CMSTR)	18-2
18.2.2	コンペアマッチタイマコントロール/ステータスレジスタ (CMCSR)	18-3
18.2.3	コンペアマッチカウンタ (CMCNT)	18-4
18.2.4	コンペアマッチコンスタントレジスタ (CMCOR)	18-4
18.3	動作説明	18-5
18.3.1	期間カウント動作	18-5
18.3.2	CMCNT カウントタイミング	18-5
18.4	割り込み	18-6
18.4.1	CMT の割り込み要因と DTC	18-6
18.4.2	コンペアマッチフラグのセットタイミング	18-6
18.4.3	コンペアマッチフラグのクリアタイミング	18-7
18.5	使用上の注意事項	18-7
18.5.1	モジュールスタンバイモードの設定	18-7
18.5.2	CMCNT の書き込みとコンペアマッチの競合	18-7
18.5.3	CMCNT のワード書き込みとカウントアップの競合	18-8
18.5.4	CMCNT のバイト書き込みとカウントアップの競合	18-9

18.5.5	CMCNT と CMCOR のコンペアマッチ	18-10
19.	コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)	19-1
19.1	特長.....	19-1
19.2	構成.....	19-2
19.2.1	ブロック図.....	19-2
19.2.2	各ブロックの機能	19-3
19.2.3	端子構成.....	19-4
19.2.4	メモリマップ.....	19-4
19.3	メールボックス	19-5
19.3.1	メールボックスの構成.....	19-5
19.3.2	メッセージコントロールフィールド	19-7
19.3.3	ローカルアクセプタンスフィルタマスク (LAFM)	19-12
19.3.4	メッセージデータフィールド.....	19-13
19.4	RCAN-ETのコントロールレジスタ.....	19-13
19.4.1	マスタコントロールレジスタ (MCR)	19-13
19.4.2	ジェネラルステータスレジスタ (GSR)	19-19
19.4.3	ビットコンフィギュレーションレジスタ 0、1 (BCR0、BCR1)	19-21
19.4.4	インタラプトリクエストレジスタ (IRR)	19-25
19.4.5	インタラプトマスクレジスタ (IMR)	19-30
19.4.6	送信エラーカウンタ (TEC) /受信エラーカウンタ (REC)	19-30
19.5	RCAN-ETのメールボックスレジスタ.....	19-31
19.5.1	送信待ちレジスタ 1、0 (TXPR1、TXPR0)	19-32
19.5.2	送信キャンセルレジスタ 0 (TXCR0)	19-35
19.5.3	送信アクノリッジレジスタ 0 (TXACK0)	19-36
19.5.4	アポートアクノリッジレジスタ 0 (ABACK0)	19-37
19.5.5	データフレーム受信完了レジスタ 0 (RXPR0)	19-38
19.5.6	リモートフレーム受信完了レジスタ 0 (RFPR0)	19-39
19.5.7	メールボックスインタラプトマスクレジスタ 0 (MBIMR0)	19-40
19.5.8	未読メッセージステータスレジスタ 0 (UMSR0)	19-41
19.6	動作説明.....	19-42
19.6.1	RCAN-ET の設定.....	19-42
19.6.2	テストモードの設定	19-47
19.6.3	メッセージ送信シーケンス.....	19-49
19.6.4	メッセージ受信シーケンス.....	19-51
19.6.5	メールボックスの再設定.....	19-53
19.7	割り込み要因.....	19-55
19.8	DTCインタフェース	19-56
19.9	CANバスインタフェース.....	19-57
19.10	使用上の注意事項	19-58

19.10.1	モジュールストップモード.....	19-58
19.10.2	リセット.....	19-58
19.10.3	CAN スリープモード.....	19-58
19.10.4	レジスタアクセス.....	19-58
19.10.5	割り込み.....	19-58
20.	ピンファンクションコントローラ (PFC)	20-1
20.1	レジスタの説明.....	20-15
20.1.1	ポート A・IO レジスタ L (PAIORL)	20-16
20.1.2	ポート A コントロールレジスタ L1~L4 (PACRL1~PACRL4)	20-16
20.1.3	ポート B・IO レジスタ L (PBIORL)	20-26
20.1.4	ポート B コントロールレジスタ L1、L2 (PBCRL1、PBCRL2)	20-27
20.1.5	ポート D・IO レジスタ L (PDIORL) (SH7132/SH7137 のみ)	20-32
20.1.6	ポート D コントロールレジスタ L1~L3 (PDCRL1~PDCRL3) (SH7132/SH7137 のみ)	20-32
20.1.7	ポート E・IO レジスタ L、H (PEIORL、PEIORH)	20-36
20.1.8	ポート E コントロールレジスタ L1~L4、H1、H2 (PECRL1~PECRL4、PECRH1、PECRH2)	20-37
20.1.9	IRQOUT 機能コントロールレジスタ (IFCR)	20-49
20.2	使用上の注意事項.....	20-50
21.	I/O ポート.....	21-1
21.1	ポートA.....	21-2
21.1.1	レジスタの説明.....	21-4
21.1.2	ポート A データレジスタ L (PADRL)	21-4
21.1.3	ポート A ポートレジスタ L (PAPRL)	21-5
21.2	ポートB.....	21-6
21.2.1	レジスタの説明.....	21-7
21.2.2	ポート B データレジスタ L (PBDRL)	21-7
21.2.3	ポート B ポートレジスタ L (PBPR)	21-9
21.3	ポートD (SH7132/SH7137のみ)	21-11
21.3.1	レジスタの説明.....	21-12
21.3.2	ポート D データレジスタ L (PDDRL)	21-12
21.3.3	ポート D ポートレジスタ L (PDPRL)	21-13
21.4	ポートE.....	21-14
21.4.1	レジスタの説明.....	21-16
21.4.2	ポート E データレジスタ H、L (PEDRH、PEDRL)	21-16
21.4.3	ポート E ポートレジスタ H、L (PEPRH、PEPRL)	21-18
21.5	ポートF.....	21-20
21.5.1	レジスタの説明.....	21-22
21.5.2	ポート F データレジスタ L (PFDRL)	21-22

22. フラッシュメモリ	22-1
22.1 特長	22-1
22.2 概要	22-3
22.2.1 ブロック図	22-3
22.2.2 動作モード	22-4
22.2.3 モード比較	22-6
22.2.4 フラッシュメモリ構成	22-7
22.2.5 ブロック分割	22-8
22.2.6 書き込み／消去インタフェース	22-9
22.3 入出力端子	22-11
22.4 レジスタの説明	22-11
22.4.1 レジスター一覧	22-11
22.4.2 書き込み／消去インタフェースレジスタ	22-13
22.4.3 書き込み／消去インタフェースパラメータ	22-20
22.4.4 RAM エミュレーションレジスタ (RAMER)	22-30
22.5 オンボードプログラミングモード	22-32
22.5.1 ブートモード	22-32
22.5.2 ユーザプログラムモード	22-36
22.5.3 ユーザブートモード	22-46
22.6 プロテクト	22-51
22.6.1 ハードウェアプロテクト	22-51
22.6.2 ソフトウェアプロテクト	22-52
22.6.3 エラープロテクト	22-52
22.7 RAMによるフラッシュメモリのエミュレーション	22-54
22.8 使用上の注意事項	22-57
22.8.1 ユーザマットとユーザブートマットの切り替え	22-57
22.8.2 書き込み／消去手続き実行中の割り込み	22-58
22.8.3 その他のご注意	22-60
22.9 付録	22-62
22.9.1 ブートモードの標準シリアル通信インタフェース仕様	22-62
22.9.2 手順プログラム、または書き込みデータの格納可能領域	22-86
22.10 ライターモード	22-92
23. RAM	23-1
23.1 使用上の注意事項	23-2
23.1.1 モジュールスタンバイモードの設定	23-2
23.1.2 アドレスエラー	23-2
23.1.3 RAM の初期値	23-2

24. 低消費電力モード	24-1
24.1 特長	24-1
24.1.1 低消費電力モードの種類	24-1
24.2 入出力端子	24-3
24.3 レジスタの説明	24-4
24.3.1 スタンバイコントロールレジスタ 1 (STBCR1)	24-4
24.3.2 スタンバイコントロールレジスタ 2 (STBCR2)	24-5
24.3.3 スタンバイコントロールレジスタ 3 (STBCR3)	24-6
24.3.4 スタンバイコントロールレジスタ 4 (STBCR4)	24-7
24.3.5 スタンバイコントロールレジスタ 5 (STBCR5)	24-8
24.3.6 スタンバイコントロールレジスタ 6 (STBCR6)	24-9
24.3.7 RAM コントロールレジスタ (RAMCR)	24-10
24.4 スリープモード	24-11
24.4.1 スリープモードへの遷移	24-11
24.4.2 スリープモードの解除	24-11
24.5 ソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137のみ)	24-12
24.5.1 ソフトウェアスタンバイモードへの遷移	24-12
24.5.2 ソフトウェアスタンバイモードの解除	24-13
24.6 ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137のみ)	24-14
24.6.1 ディープソフトウェアスタンバイモードへの遷移	24-14
24.6.2 ディープソフトウェアスタンバイモードの解除	24-14
24.7 モジュールスタンバイ機能	24-15
24.7.1 モジュールスタンバイ機能への遷移	24-15
24.7.2 モジュールスタンバイ機能の解除	24-15
24.8 使用上の注意事項	24-16
24.8.1 発振安定待機中の消費電流	24-16
24.8.2 SLEEP 命令実行時	24-16
25. レジスタ一覧	25-1
25.1 レジスタアドレス一覧 (アドレス順)	25-2
25.2 レジスタビット一覧	25-19
25.3 各動作モードにおけるレジスタの状態	25-36
26. 電气的特性	26-1
26.1 絶対最大定格	26-1
26.2 DC特性	26-2
26.3 AC特性	26-7
26.3.1 クロックタイミング	26-7
26.3.2 制御信号タイミング	26-10
26.3.3 AC バスタイミング仕様	26-13

26.3.4	マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2) タイミング	26-19
26.3.5	マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S) タイミング	26-20
26.3.6	I/O ポートタイミング	26-21
26.3.7	ウォッチドッグタイマ (WDT) タイミング	26-22
26.3.8	シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI) タイミング	26-23
26.3.9	シリアルコミュニケーションユニット (SSU) タイミング	26-25
26.3.10	コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET) タイミング	26-28
26.3.11	ポートアウトプットイネーブル (POE) タイミング	26-29
26.3.12	I ² C バスインタフェース 2 (I ² C2) タイミング	26-30
26.3.13	UBC トリガタイミング	26-31
26.3.14	A/D 変換器タイミング	26-32
26.3.15	AC 特性測定条件	26-33
26.4	A/D変換器特性	26-34
26.5	フラッシュメモリ特性	26-35
26.6	使用上の注意事項	26-36
26.6.1	V _{CL} コンデンサ接続方法	26-36
付録	付録-1
A.	端子状態	付録-1
B.	未使用端子の処理	付録-7
C.	バス関連信号の端子状態	付録-8
D.	型名一覧	付録-9
E.	外形寸法図	付録-10
本版で改訂された箇所	改訂-1
索引	索引-1

1. 概要

1.1 SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 の特長

本 LSI は、ルネサス テクノロジーの RISC 方式の CPU をコアにして、システム構成に必要な周辺機能を集積したシングルチップ RISC マイコンです。

本 LSI の CPU は、RISC (Reduced Instruction Set Computer) 方式の命令セットを持っており、基本命令は 1 命令 1 ステート (1 システムクロックサイクル) で動作するので、命令実行速度が飛躍的に向上しています。また内部 32 ビット構成を採用しており、データ処理能力を強化しています。本 LSI の CPU によって、従来のマイコンでは実現が不可能だった、高速性が要求されるリアルタイム制御等のアプリケーションでも、より低コストでかつ高性能/高機能なシステムを組むことができるようになります。

さらに本 LSI は、システム構成に必要な周辺機能として、大容量 ROM、RAM、データトランスファコントローラ (DTC)、タイマ、シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)、シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)、A/D 変換器、割り込みコントローラ (INTC)、I/O ポート、I²C バスインタフェース 2 (I²C2)、コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET) などを内蔵しています。

また、本 LSI では外部メモリアクセスサポート機能により、メモリや周辺 LSI と直接接続を行えます (SH7132/SH7137 のみ)。

これらにより、システムコストの大幅な低減が可能です。

内蔵 ROM はフラッシュメモリを内蔵した F-ZTAT™ (Flexible Zero Turn Around Time) 版*です。フラッシュメモリは本 LSI の書き込みをサポートしているライタを用いてプログラムの書き込みができるほか、ソフトウェアで書き込み/消去することもできます。これにより、ユーザサイドで LSI をボードに組み込んだままの書き換えが可能です。

本 LSI の特長を表 1.1 に示します。

【注】 * F-ZTAT™は (株) ルネサス テクノロジーの商標です。

1. 概要

表 1.1 SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 の特長

項目	特 長
CPU	<ul style="list-style-type: none"> • 32 ビット RISC (Reduced Instruction Set Computer) タイプ CPU • 命令長 : 16 ビット固定による、コード効率の向上 • ロードストアアーキテクチャ (基本演算はレジスタ間で実行) • 汎用レジスタ : 32 ビット×16 本 • パイプライン : 5 段パイプライン方式 • 乗算器内蔵 : 32×32→64 乗算を 2~5 サイクル実行 • 基本命令 : 62 種類、C 言語指向の命令セット <p>【注】 スロット不当命令の仕様が従来の SH-2 と異なる点があるのでご注意ください。詳細は「5.8.4 スロット不当命令例外処理に関する注意事項」を参照してください。</p>
動作モード	<ul style="list-style-type: none"> • 動作モード <ul style="list-style-type: none"> シングルチップモード 拡張 ROM 有効モード (SH7132/SH7137 のみ) 拡張 ROM 無効モード (SH7132/SH7137 のみ) • 処理状態 <ul style="list-style-type: none"> プログラム実行状態 例外処理状態 バス権解放状態 (SH7132/SH7137 のみ) • 低消費電力状態 <ul style="list-style-type: none"> スリープモード ソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) モジュールスタンバイモード
ユーザブレイク コントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)	<ul style="list-style-type: none"> • アドレス、データ値、アクセスタイプ、データサイズはすべてブレイク条件として設定可能 • シーケンシャルブレイク機能をサポート • 2 本のブレイクチャンネル
内蔵 ROM	<ul style="list-style-type: none"> • 128K バイト (SH7131/SH7132 のみ) または 256K バイト
内蔵 RAM	<ul style="list-style-type: none"> • 8K バイト (SH7131/SH7132 のみ) または 16K バイト
バスステート コントローラ (BSC)	<ul style="list-style-type: none"> • それぞれ最大 1M バイトの 2 つの領域 (CS0、CS1) のアドレス空間をサポート (SH7132/SH7137 のみ) • 外部バス 8 ビット (SH7132/SH7137 のみ) • 各エリアには独立に次の機能を設定可能 : <ul style="list-style-type: none"> アクセスウェイトサイクル数 アイドルウェイトサイクル設定 SRAM をサポート • 該当する領域にチップセレクト信号を出力

項目	特長
データトランスファ コントローラ (DTC)	<ul style="list-style-type: none"> ● 周辺 I/O の割り込み要求により、CPU と独立したデータ転送が可能 ● 割り込み要因ごとに転送モードを設定可能 (メモリ上に転送モードを設定) ● 1 つの起動要因に対して、複数のデータ転送が可能 ● 豊富な転送モード ノーマルモード/リピートモード/ブロック転送モードの選択可能 ● 転送単位をバイト/ワード/ロングワードに設定可能 ● DTC を起動した割り込みを CPU に要求 1 回のデータ転送の終了後に、CPU に対する割り込みを発生可能 指定したデータ転送のすべての終了後に、CPU に割り込みを発生可能
割り込み コントローラ (INTC)	<ul style="list-style-type: none"> ● 5 本の外部割り込み端子 (NMI、IRQ3~IRQ0) ● 内蔵周辺割り込み: モジュールごとに優先順位を設定 ● ベクタアドレス: 割り込み要因ごとに固有のベクタアドレス
ユーザデバッグ インタフェース (H-UDI) (SH7136/SH7137 のみ)	<ul style="list-style-type: none"> ● E10A エミュレータのサポート
クロック発振器 (CPG)	<ul style="list-style-type: none"> ● クロックモード: 入力クロックを外部入力、水晶発振子から選択可能 ● 5 種類のクロックを生成 CPU クロック: 80MHz (Max.) バスクロック: 40MHz (Max.) 周辺クロック: 40MHz (Max.) MTU2 専用クロック: 40MHz (Max.) MTU2S 専用クロック: 80MHz (Max.)
ウォッチドッグ タイマ (WDT)	<ul style="list-style-type: none"> ● 1 チャネルのウォッチドッグタイマ ● 割り込み要求可能

1. 概要

項目	特 長
マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)	<ul style="list-style-type: none"> • 16 ビットタイマ 6 チャンネルをベースに最大 16 種類のパルス入出力、および 3 本のパルス入力が可能 • 21 本のアウトプットコンペアレジスタ兼インプットキャプチャレジスタ • 総数 21 本の独立したコンパレータ • 8 種類のカウント入力クロックを選択可能 • インプットキャプチャ機能 • パルス出力モード トグル/PWM/相補 PWM/リセット同期 PWM • 複数カウンタの同期化機能 • 相補 PWM 出力モード 6 相のインバータ制御用ノンオーバーラップ波形を出力 デッドタイム自動設定 PWM デューティを 0~100%任意に設定可能 出力 OFF 機能 A/D 変換要求ディレイド機能 デッドタイム補償機能 山・谷割り込み間引き機能 • リセット同期 PWM モード 任意デューティの正相・逆相 PWM 波形を 3 相出力 • 位相計数モード 2 相エンコーダ計数処理が可能
マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)	<ul style="list-style-type: none"> • MTU2 のチャンネル 3、4、5 のみのサブセット版 • 最大 80MHz で動作可能
ポートアウトプットイネーブル (POE)	<ul style="list-style-type: none"> • MTU2/MTU2S 波形出力端子のハイインピーダンス制御
コンペアマッチタイマ (CMT)	<ul style="list-style-type: none"> • 16 ビットカウンタ • コンペアマッチ割り込み発生 • 2 チャンネル
シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)	<ul style="list-style-type: none"> • クロック同期/調歩同期モード • 3 チャンネル
シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)	<ul style="list-style-type: none"> • マスタモードとスレーブモード選択可能 • 標準モード/双方向モードが選択可能 • 送受信データ長を 8/16/32 ビットから選択可能 • 送受信を同時に行うことが可能 (全二重) • 連続シリアル通信が可能 • 1 チャンネル

項目	特 長
I ² C バス インタフェース 2 (I ² C2)	<ul style="list-style-type: none"> • Philips 社提唱の I²C バスインタフェース方式準拠 • マスタモード/スレーブモード内蔵 • 連続送信/受信可能 • I²C バスフォーマット/クロック同期式シリアルフォーマット選択可能 • 1 チャンネル
コントローラエリア ネットワーク (RCAN-ET)	<ul style="list-style-type: none"> • CAN バージョン : Bosch 2.0B active 対応 • バッファサイズ : 送信/受信×15 本、受信専用×1 本 • 1 チャンネル
A/D 変換器 (ADC)	<ul style="list-style-type: none"> • SH7132/SH7137 : 12 ビット×16 チャンネル SH7131/SH7136 : 12 ビット×12 チャンネル • 外部トリガ、MTU2/MTU2S による変換要求可能 • サンプル&ホールド機能 3 ユニット×2 セット内蔵 (1 セットにつき、同時に 3 チャンネルサンプリング可能)
I/O ポート	<ul style="list-style-type: none"> • SH7132/SH7137 : 57 本の汎用入出力端子、16 本の汎用入力端子 SH7131/SH7136 : 44 本の汎用入出力端子、12 本の汎用入力端子 • 入出力兼用ポートはビットごとに入出力切り替え可能
パッケージ	<ul style="list-style-type: none"> • SH7132/SH7137 : LQFP1414-100 (0.5 ピッチ) • SH7131/SH7136 : LQFP1414-80 (0.65 ピッチ)
電源電圧	<ul style="list-style-type: none"> • Vcc : 3.0~3.6V または 4.0~5.5V、AVcc : 4.5~5.5V

1. 概要

1.2 ブロック図

図 1.1 に SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 のブロック図を示します。

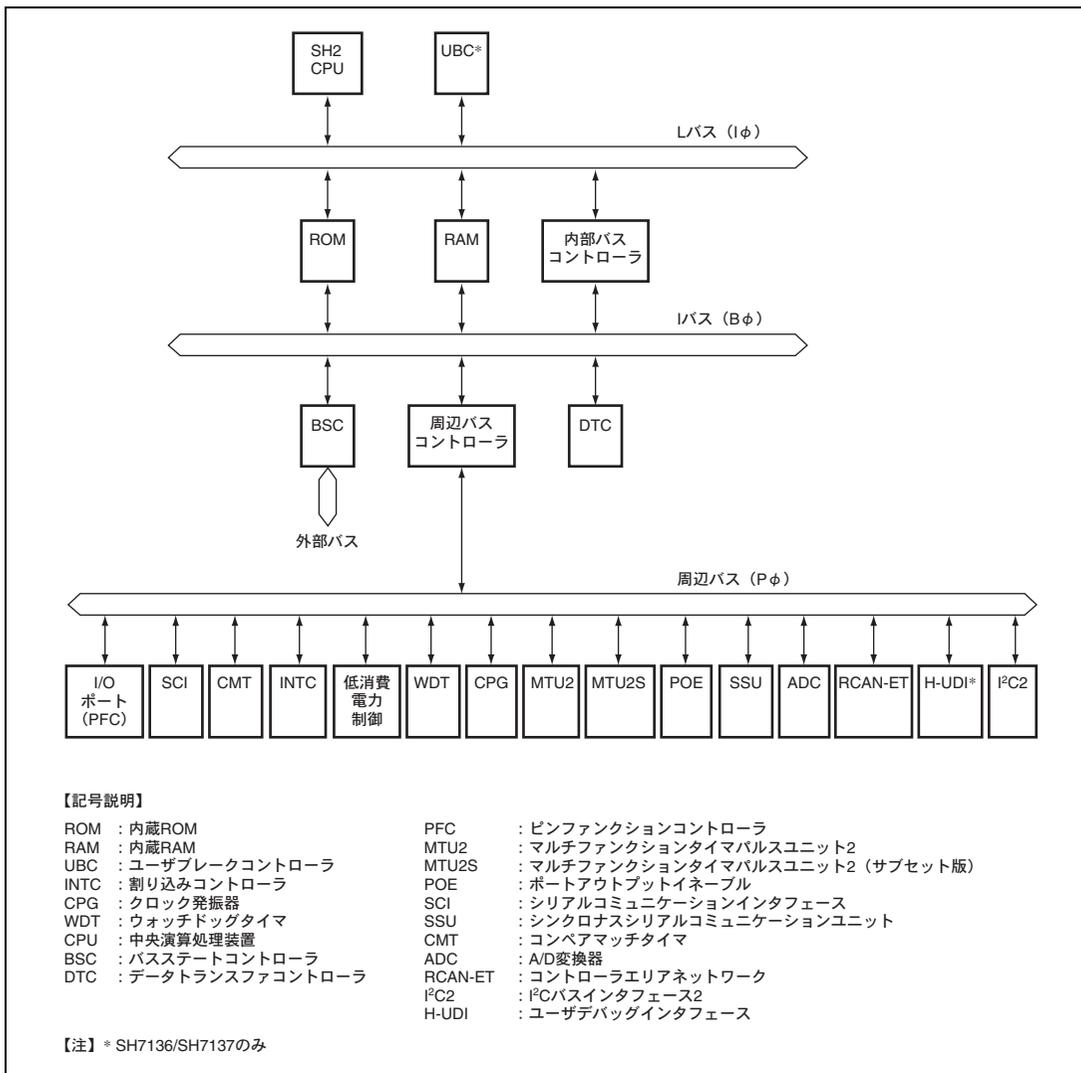


図 1.1 ブロック図

1.3 ピン配置図

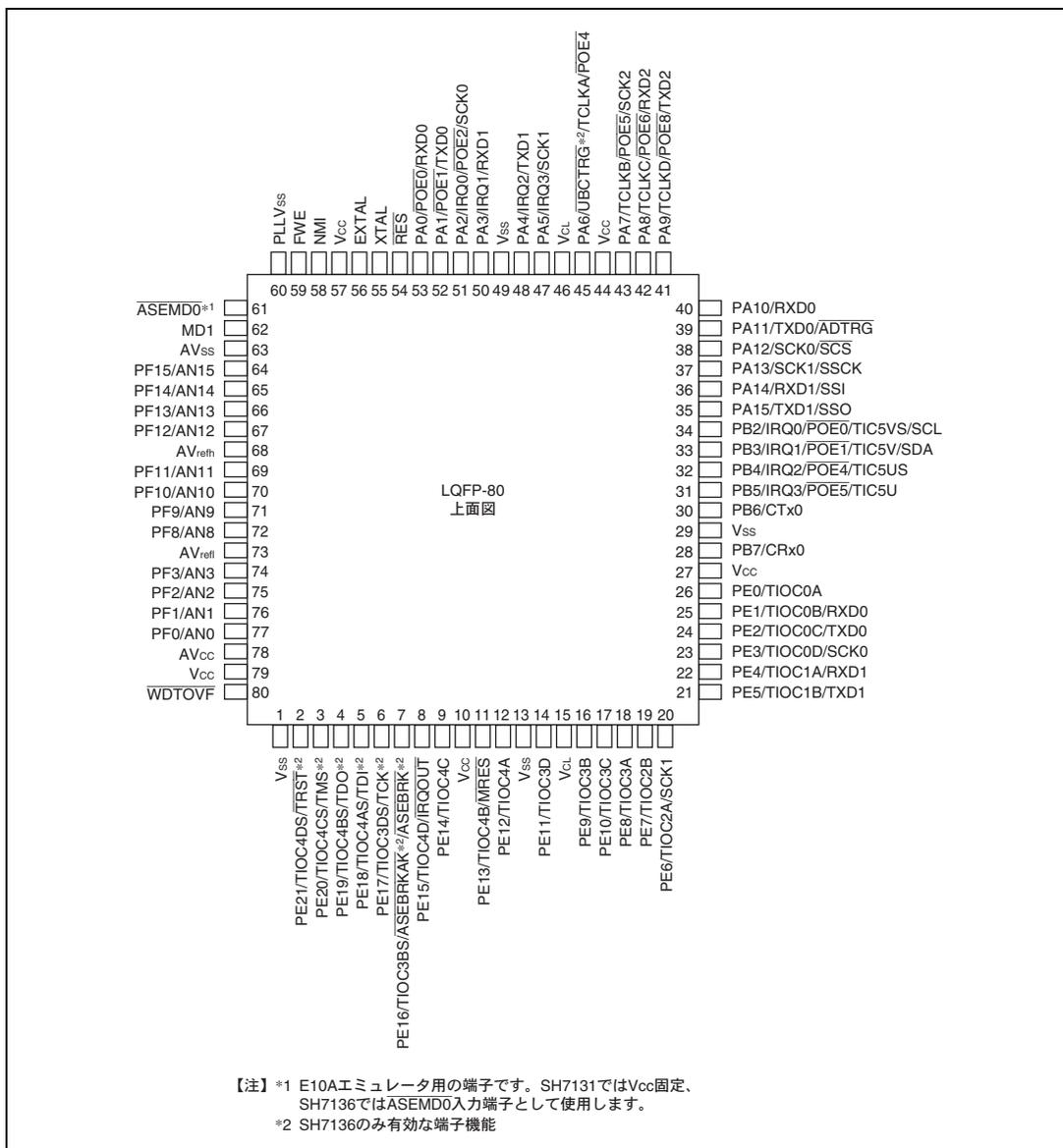


図 1.2 SH7131/SH7136 のピン配置図

1. 概要

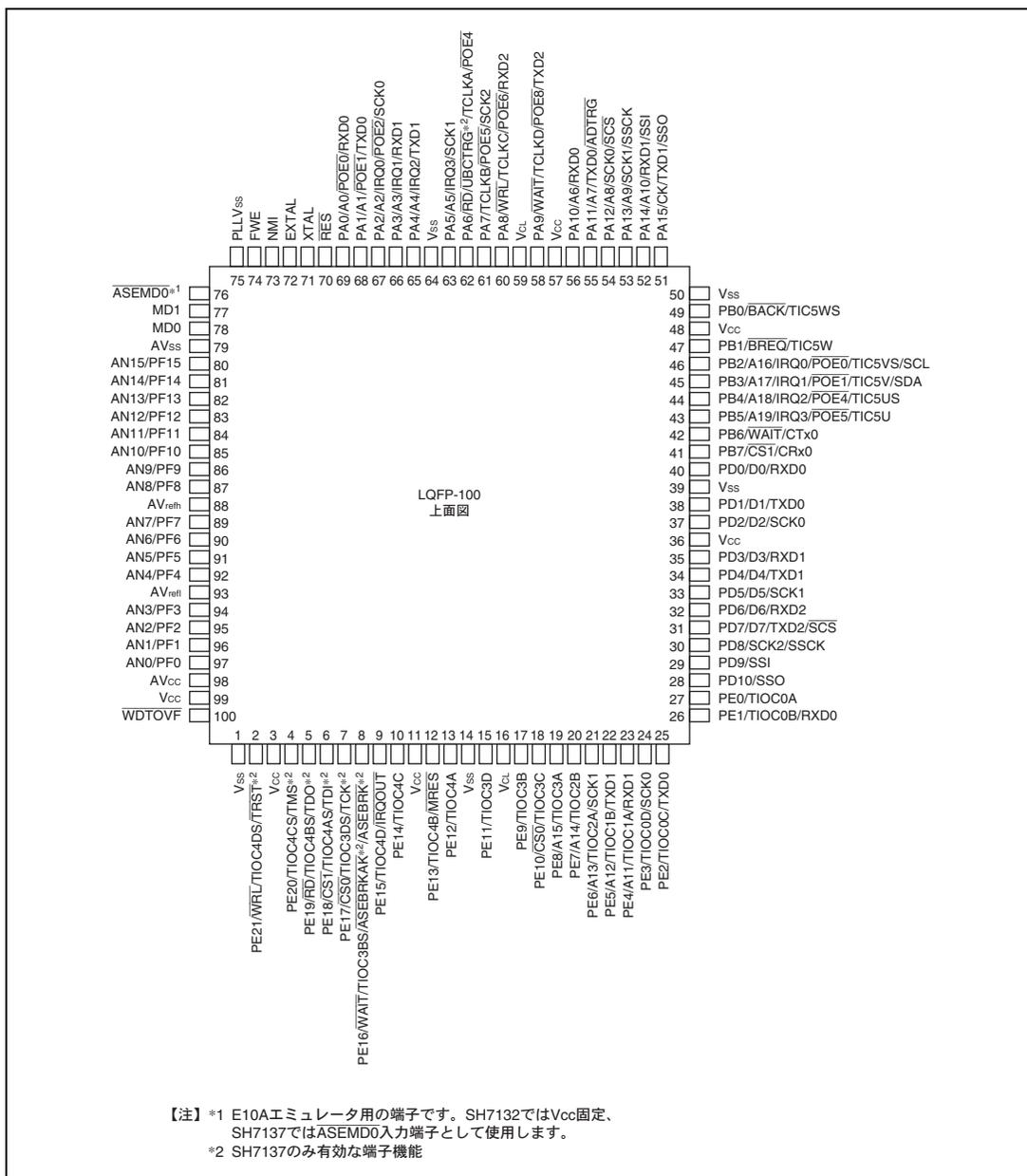


図 1.3 SH7132/SH7137 のピン配置図

1.4 端子機能

各端子の機能を表 1.2 に示します。

表 1.2 端子機能

分類	端子名	入出力	名称	機能
電源	VCC	入力	電源	電源端子です。すべての VCC 端子をシステムの電源に接続してください。開放端子があると動作しません。
	VSS	入力	グランド	グランド端子です。すべての VSS 端子をシステム電源 (0V) に接続してください。開放端子があると動作しません。
	VCL	出力	内部降圧電源	内部降圧電源用の外付け容量端子です。すべての VCL 端子を 0.47 μ F のコンデンサを介して VSS に接続してください (端子近くに配置)。
クロック	PLL \overline VSS	入力	PLL 用グランド	内蔵 PLL 発振器用のグランド端子です。
	EXTAL	入力	外部クロック	水晶発振子を接続します。また、EXTAL 端子は外部クロックを入力することもできます。
	XTAL	出力	クリスタル	水晶発振子を接続します。
	CK	出力	システムクロック	外部デバイスにシステムクロックを供給します。SH7131/SH7136 では端子がありません。
動作モード コントロール	MD1、MD0	入力	モード設定	動作モードを設定します。これらの端子は動作中には変化させないでください。SH7131/SH7136 では MD1 のみとなります。
	FWE	入力	フラッシュメモリ 書き込みイネーブル	フラッシュメモリ用の端子です。フラッシュメモリの書き込み/消去をプロテクトすることができます。
システム制御	\overline RES	入力	パワーオンリセット	この端子がローレベルになると、パワーオンリセット状態になります。
	\overline MRES	入力	マニュアルリセット	この端子がローレベルになると、マニュアルリセット状態になります。
	WDTOV \overline F	出力	ウォッチドッグ タイマオーバーフロー	WDT からのオーバーフロー出力信号です。プルダウンが必要な場合は 1M Ω 以上の抵抗を使用してください。
	\overline BREQ	入力	バス権要求	外部デバイスがバス権の解放を要求するときにローレベルにします。SH7132/SH7137 のみの端子です。
	BACK	出力	バス権要求 アクノリッジ	バス権を外部デバイスに解放したことを示します。BREQ 信号を出力したデバイスは、BACK 信号を受けて、バス権を獲得したことを知ることができます。SH7132/SH7137 のみの端子です。

1. 概要

分類	端子名	入出力	名称	機能
割り込み	NMI	入力	ノンマスカブル 割り込み	ノンマスカブル割り込み要求端子です。使用しない場合はハイまたはローレベルに固定してください。
	IRQ3~IRQ0	入力	割り込み要求 3~0	マスク可能な割り込み要求端子です。 レベル入力、エッジ入力の選択が可能です。エッジ入力の場合、立ち上がり、立ち下がり、両エッジの選択が可能です。
	IRQOUT	出力	割り込み要求出力	割り込み要因が発生したことを示します。バスリリース中にも割り込み発生を知ることができます。
アドレスバス	A19~A0	出力	アドレスバス	アドレスを出力します。 SH7132/SH7137 のみの端子です。
データバス	D7~D0	入出力	データバス	8 ビットの双方向バスです。 SH7132/SH7137 のみの端子です。
バス制御	$\overline{CS1}$, $\overline{CS0}$	出力	チップセレクト 1, 0	外部メモリまたはデバイスのためのチップセレクト信号です。 SH7132/SH7137 のみの端子です。
	\overline{RD}	出力	読み出し	外部のデバイスから読み出すことを示します。 SH7132/SH7137 のみの端子です。
	\overline{WR}	出力	書き込み	外部のデータのビット 7~0 に書き込みすることを示します。 SH7132/SH7137 のみの端子です。
	\overline{WAIT}	入力	ウェイト	外部空間をアクセスするときのバスサイクルにウェイトサイクルを挿入させる入力です。 SH7132/SH7137 のみの端子です。
マルチ ファンクション タイマパルス ユニット 2 (MTU2)	TCLKA, TCLKB, TCLKC, TCKLD	入力	MTU2 タイマ クロック入力	タイマの外部クロック入力端子です。
	TIOC0A, TIOC0B, TIOC0C, TIOC0D	入出力	MTU2 インพุット キャプチャ/アウト プットコンペア (チャンネル 0)	TGRA_0~TGRD_0 のインพุットキャプチャ入力/アウト プットコンペア出力/PWM 出力端子です。
	TIOC1A, TIOC1B	入出力	MTU2 インพุット キャプチャ/アウト プットコンペア (チャンネル 1)	TGRA_1, TGRB_1 のインพุットキャプチャ入力/アウト プットコンペア出力/PWM 出力端子です。
	TIOC2A, TIOC2B	入出力	MTU2 インพุット キャプチャ/アウト プットコンペア (チャンネル 2)	TGRA_2, TGRB_2 のインพุットキャプチャ入力/アウト プットコンペア出力/PWM 出力端子です。
	TIOC3A, TIOC3B, TIOC3C, TIOC3D	入出力	MTU2 インพุット キャプチャ/アウト プットコンペア (チャンネル 3)	TGRA_3~TGRD_3 のインพุットキャプチャ入力/アウト プットコンペア出力/PWM 出力端子です。

分類	端子名	入出力	名称	機能
マルチ ファンクション タイマパルス ユニット2 (MTU2)	TIOC4A、 TIOC4B、 TIOC4C、 TIOC4D	入出力	MTU2 インプット キャプチャ/アウト プットコンペア (チャンネル 4)	TGRA_4~TGRD_4 のインプットキャプチャ入力/ア ウトプットコンペア出力/PWM 出力端子です。
	TIC5U、 TIC5V、 TIC5W	入力	MTU2 インプット キャプチャ (チャンネル 5)	TGRU_5、TGRV_5、TGRW_5 のインプットキャプチャ 入力端子です (TIC5W は SH7132/SH7137 のみ)。
マルチ ファンクション タイマパルス ユニット2S (MTU2S)	TIOC3BS、 TIOC3DS	入出力	MTU2S インプット キャプチャ/アウト プットコンペア (チャンネル 3)	TGRB_3S、TGRD_3S のインプットキャプチャ入力/ア ウトプットコンペア出力/PWM 出力端子です。
	TIOC4AS、 TIOC4BS、 TIOC4CS、 TIOC4DS	入出力	MTU2S インプット キャプチャ/アウト プットコンペア (チャンネル 4)	TGRA_4S~TGRD_4S のインプットキャプチャ入力/ア ウトプットコンペア出力/PWM 出力端子です。
	TIC5US、 TIC5VS、 TIC5WS	入力	MTU2S インプット キャプチャ (チャンネル 5)	TGRU_5S、TGRV_5S、TGRW_5S のインプットキャ プチャ入力端子です (TIC5WS は SH7132/SH7137 のみ)。
ポート アウトプット イネーブル (POE)	POE8、 POE6~ POE4、 POE2~POE0	入力	ポート出力制御	MTU2/MTU2S 波形出力端子をハイインピーダンス状態 にする要求信号の入力端子です。
シリアルコミュ ニケーション インタフェース (SCI)	TXD2~TXD0	出力	送信データ	送信データ用の端子です。
	RXD2~RXD0	入力	受信データ	受信データ用の端子です。
	SCK2~SCK0	入出力	シリアルクロック	クロック入出力端子です。
シンクロナス シリアルコミュ ニケーション ユニット (SSU)	SSO	入出力	データ	データ入出力端子です。
	SSI	入出力	データ	データ入出力端子です。
	SSCK	入出力	クロック	クロック入出力端子です。
	SCS	入出力	チップセレクト	チップセレクト入出力端子です。
コントローラ エリアネット ワーク (RCAN-ET)	CTx0	出力	送信データ	CAN バス送信用端子です。
	CRx0	入力	受信データ	CAN バス受信用端子です。
I ² C バスインタ フェース2 (I ² C2)	SCL	入出力	I ² C クロック入出力	I ² C バスのクロック入出力端子です。
	SDA	入出力	I ² C データ入出力	I ² C バスのデータ入出力端子です。
A/D 変換器 (ADC)	AN15~AN0	入力	アナログ入力端子	アナログ入力端子です。 SH7131/SH7136 では AN15~AN8、AN3~AN0 となりま す。
	ADTRG	入力	A/D 変換トリガ入力	A/D 変換開始のための外部トリガ入力端子です。

1. 概要

分類	端子名	入出力	名称	機能
A/D 変換器 (ADC)	AVcc	入力	アナログ電源	A/D 変換器の電源端子です。A/D 変換器を使用しない場合はシステム電源 (Vcc) に接続してください。 すべての AVcc 端子をシステム電源 (Vcc) に接続してください。開放端子があると動作しません。
	AVss	入力	アナロググランド	A/D 変換器のグランド端子です。システムの電源 (0V) に接続してください。 すべての AVss 端子をシステムの電源 (0V) に接続してください。開放端子があると動作しません。
	AVrefh	入力	アナログリファレンス電源 (ハイ側)	アナログリファレンス電源 (ハイ側) です。
	AVrefl	入力	アナログリファレンス電源 (ロー側)	アナログリファレンス電源 (ロー側) です。
I/O ポート	PA15~PA0	入出力	汎用ポート	16 ビットの汎用入出力ポート端子です。
	PB7~PB0	入出力	汎用ポート	8 ビットの汎用入出力ポート端子です。 SH7131/SH7136 では PB7~PB2 となります。
	PD10~PD0	入出力	汎用ポート	11 ビットの汎用入出力ポート端子です。 SH7131/SH7136 では端子がありません。
	PE21~PE0	入出力	汎用ポート	22 ビットの汎用入出力ポート端子です。
	PF15~PF0	入力	汎用ポート	16 ビットの汎用入力ポート端子です。 SH7131/SH7136 では PF15~PF8、PF3~PF0 となります。
ユーザブ레이크 コントローラ (UBC)	UBCTRG	出力	ユーザブ레이크 トリガ出力	UBC 条件一致のトリガ出力端子です。 SH7136/SH7137 のみの端子です。
ユーザデバッグ インタフェース (H-UDI) (SH7136/ SH7137 のみ)	TCK	入力	テストクロック	テストクロック入力端子です。
	TMS	入力	テストモード セレクト	テストモードセレクト信号入力端子です。
	TDI	入力	テストデータ入力	インストラクションとデータのシリアル入力端子です。
	TDO	出力	テストデータ出力	インストラクションとデータのシリアル出力端子です。
	TRST	入力	テストリセット	初期化信号入力端子です。
E10A インタ フェース (SH7136/ SH7137 のみ)	ASEMD0	入力	ASE モード	ASE モードを設定します。 本端子にローレベルを入力すると ASE モードになり、ハイレベルを入力すると通常モードになります。ASE モードでは、エミュレータ専用の機能が使用可能になります。 何も入力されないときは内部でプルアップします。
	ASEBRK	入力	ブ레이크要求	E10A エミュレータブ레이크入力です。
	ASEBRKAK	出力	ブ레이크モード アクノリッジ	E10A エミュレータがブ레이크モードに入ったことを示します。

【使用上の注意】

WDTOVF 端子はプルダウンしないでください。プルダウンが必要な場合は、1MΩ以上の抵抗でプルダウンしてください。

2. CPU

2.1 特長

- 汎用レジスタ：32ビット×16本
- 基本命令：62種類
- アドレッシングモード：11種類
 - レジスタ直接 (Rn)
 - レジスタ間接 (@Rn)
 - ポストインクリメントレジスタ間接 (@Rn+)
 - プリデクリメントレジスタ間接 (@-Rn)
 - ディスプレイースメント付きレジスタ間接 (@disp:4,Rn)
 - インデックス付きレジスタ間接 (@R0,Rn)
 - ディスプレイースメント付きGBR間接 (@disp:8,GBR)
 - インデックス付きGBR間接 (@R0,GBR)
 - ディスプレイースメント付きPC相対 (@disp:8,PC)
 - PC相対 (disp:8/disp:12/Rn)
 - イミディエイト (#imm:8)

2.2 レジスタの構成

レジスタは、汎用レジスタ（32ビット×16本）、コントロールレジスタ（32ビット×3本）、システムレジスタ（32ビット×4本）の3種類があります。

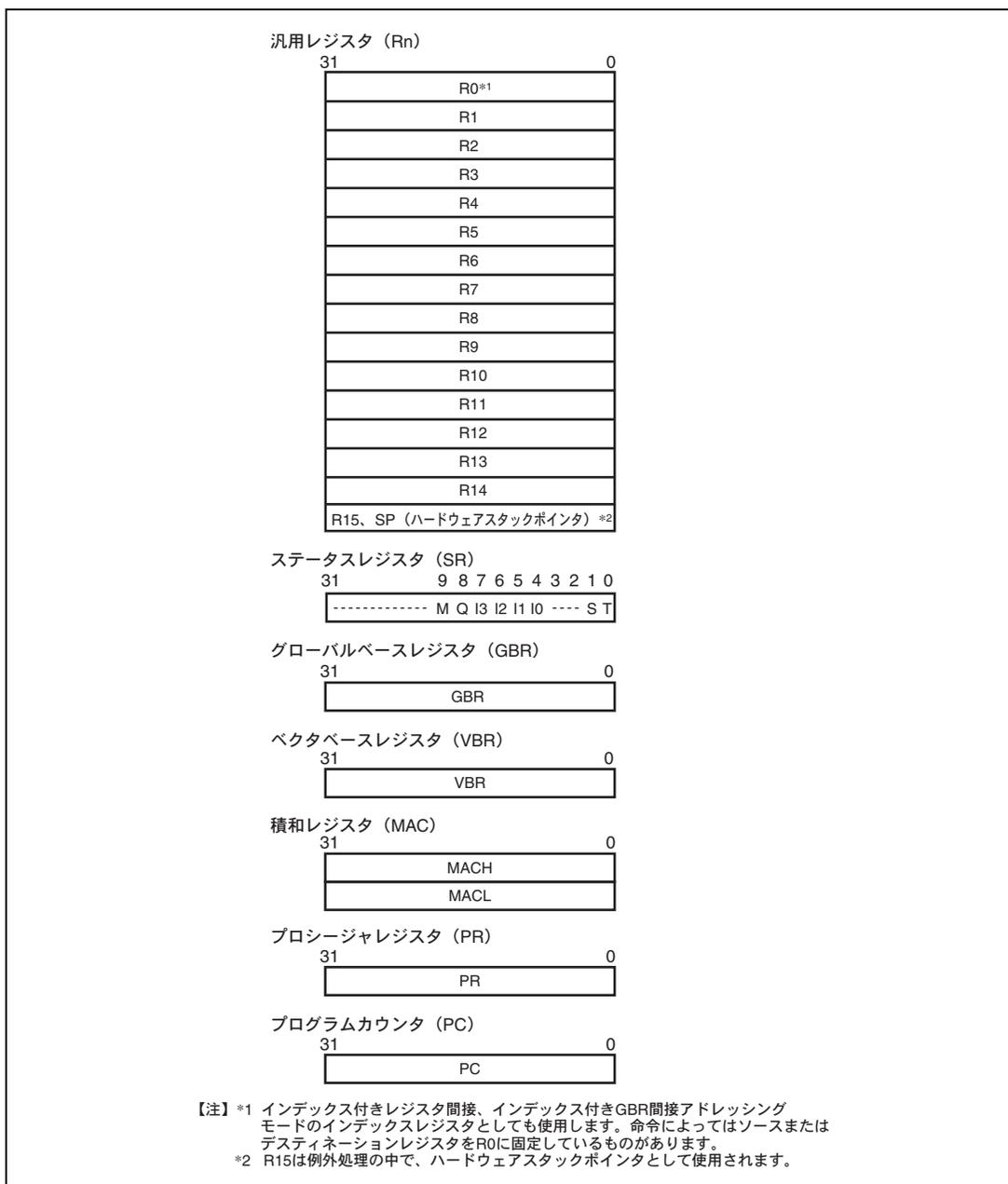


図 2.1 CPU 内部レジスタ構成

2.2.1 汎用レジスタ (Rn)

汎用レジスタ (Rn) は、32 ビットの長さで、R0 から R15 までの 16 本あります。汎用レジスタは、データ処理、アドレス計算に使われます。R0 は、インデックスレジスタとしても使用します。いくつかの命令では使用できるレジスタが R0 に固定されています。R15 は、ハードウェアスタックポインタ (SP) として使われます。例外処理でのステータスレジスタ (SR) とプログラムカウンタ (PC) の退避、回復は R15 を用いてスタックを参照し行います。

2.2.2 コントロールレジスタ

コントロールレジスタは 32 ビットの長さで、ステータスレジスタ (SR)、グローバルベースレジスタ (GBR)、ベクタベースレジスタ (VBR) の 3 本があります。SR は処理の状態を表します。GBR は GBR 間接アドレッシングモードのベースアドレスとして使用し、内蔵周辺モジュールのレジスタのデータ転送などに使用します。VBR は割り込みを含む例外処理ベクタ領域のベースアドレスとして使用します。

(1) ステータスレジスタ (SR)

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	M	Q	I[3:0]			-	-	S	T	
初期値:	0	0	0	0	0	0	不定	不定	1	1	1	1	0	0	不定	不定
R/W:	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~10	-	すべて 0	R	リザーブビット 0 が読み出されます。書き込みは必ず 0 を書き込んでください。
9	M	不定	R/W	DIV0U、DIV0S、DIV1 命令で使います。
8	Q	不定	R/W	DIV0U、DIV0S、DIV1 命令で使います。
7~4	I[3:0]	1111	R/W	割り込みマスクビット
3、2	-	すべて 0	R	リザーブビット 0 が読み出されます。書き込みは必ず 0 を書き込んでください。
1	S	不定	R/W	S ビット 積和命令で使います。

2. CPU

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	T	不定	R/W	Tビット 以下の命令では、真(1)、偽(0)を表します。 MOVT、CMP/cond、TAS、TST、BT(BT/S)、BF(BF/S)、SETT、CLRT 以下の命令では、キャリ、ポロー、オーバフロー、アンダフローなどを表します。 ADDV、ADDC、SUBV、SUBC、NEGC、DIV0U、DIV0S、DIV1、SHAR、SHAL、SHLR、SHLL、ROTR、ROTL、ROTCR、ROTCL

(2) グローバルベースレジスタ (GBR)

GBR 間接アドレッシングモードのベースアドレスを示します。GBR 間接アドレッシングモードは、内蔵周辺モジュールのレジスタ領域などのデータ転送と論理演算に使用します。

(3) ベクタベースレジスタ (VBR)

例外処理ベクタ領域のベースアドレスを示します。

2.2.3 システムレジスタ

システムレジスタは32ビットの長さで、積和レジスタ (MACH、MACL の2本)、プロシージャレジスタ (PR)、プログラムカウンタ (PC) の4本があります。

(1) 積和レジスタ (MACH、MACL)

乗算、積和演算の結果の格納レジスタです。

(2) プロシージャレジスタ (PR)

サブルーチンプロシージャからの戻り先アドレスの格納レジスタです。

(3) プログラムカウンタ (PC)

PC は現在実行中の命令の4バイト (2命令) 先を示しています。

2.2.4 レジスタの初期値

リセット後のレジスタの値を表 2.1 に示します。

表 2.1 レジスタの初期値

区分	レジスタ	初期値
汎用レジスタ	R0~R14	不定
	R15 (SP)	ベクタアドレステーブル中の SP の値
コントロールレジスタ	SR	I3~I0 は 1111 (H'F)、リザーブビットは 0、その他は不定
	GBR	不定
	VBR	H'00000000
システムレジスタ	MACH、MACL、PR	不定
	PC	ベクタアドレステーブル中の PC の値

2.3 データ形式

2.3.1 レジスタのデータ形式

レジスタオペランドのデータサイズは常にロングワード (32 ビット) です。メモリ上のデータをレジスタへロードするとき、メモリオペランドのデータサイズがバイト (8 ビット)、もしくはワード (16 ビット) の場合は、ロングワードに符号拡張し、レジスタに格納します。

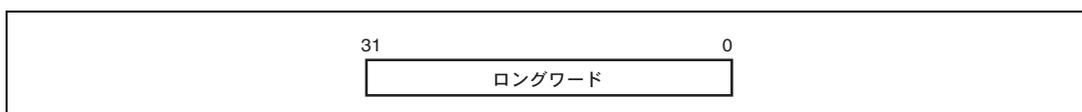


図 2.2 レジスタのデータ形式

2.3.2 メモリ上でのデータ形式

バイト、ワード、ロングワードのデータ形式があります。

バイトデータは任意番地に、ワードデータは $2n$ 番地から、ロングワードデータは $4n$ 番地から配置してください。その境界以外からアクセスすると、アドレスエラーが発生します。このとき、アクセスした結果は保証されません。特に、ハードウェアスタックポインタ (SP, R15) が指し示すスタックにはプログラムカウンタ (PC) とステータスレジスタ (SR) をロングワードで保持しますので、ハードウェアスタックポインタの値が $4n$ になるように設定してください。



図 2.3 メモリ上でのデータ形式

2.3.3 イミディエイトデータのデータ形式

バイト (8 ビット) のイミディエイトデータは命令コードの中に配置します。

MOV, ADD, CMP/EQ 命令ではイミディエイトデータを符号拡張後、ロングワードで演算します。一方、TST, AND, OR, XOR 命令ではイミディエイトデータをゼロ拡張後、ロングワードで演算します。したがって、AND 命令でイミディエイトデータを用いると、デスティネーションレジスタの上位 24 ビットは常にクリアされます。

ワードとロングワードのイミディエイトデータは命令コードの中に配置せず、メモリ上のテーブルに配置します。メモリ上のテーブルは、ディスプレイメント付き PC 相対アドレッシングモードを使ったイミディエイトデータのデータ転送命令 (MOV) で、参照します。

2.4 命令の特長

2.4.1 RISC 方式

命令は RISC 方式です。特長は次のとおりです。

(1) 16 ビット固定長命令

命令長はすべて 16 ビット固定長です。これによりプログラムのコード効率が向上します。

(2) 1 命令/1 ステート

パイプライン方式を採用し、基本命令は、1 命令を 1 ステートで実行できます。

(3) データサイズ

演算の基本的なデータサイズはロングワードです。メモリのアクセスサイズは、バイト/ワード/ロングワードを選択できます。メモリのバイトとワードのデータは符号拡張後、ロングワードで演算されます。イミディエイトデータは算術演算では符号拡張後、論理演算ではゼロ拡張後、ロングワードで演算されます。

表 2.2 ワードデータの符号拡張

本 LSI の CPU	説 明	他の CPU の例
MOV.W @ (disp, PC), R1	32 ビットに符号拡張され、R1 は H'00001234 になります。 次に ADD 命令で演算されます。	ADD.W #H'1234, R0
ADD R1, R0		
.....		
.DATA.W H'1234		

【注】 @ (disp, PC) でイミディエイトデータを参照します。

(4) ロードストアアーキテクチャ

基本演算はレジスタ間で実行します。メモリとの演算は、レジスタにデータをロードし実行します（ロードストアアーキテクチャ）。ただし、AND などのビットを操作する命令は直接メモリに対して実行します。

(5) 遅延分岐

無条件分岐命令は、遅延分岐命令です。遅延分岐命令の場合、遅延分岐命令の直後の命令を実行してから、分岐します。これにより、分岐時のパイプラインの乱れを軽減しています。条件付分岐命令には遅延分岐命令と通常分岐命令の 2 通りがあります。

表 2.3 遅延分岐命令

本 LSI の CPU	説 明	他の CPU の例
BRA TRGET ADD R1, R0	TRGET に分岐する前に ADD を実行します。	ADD.W R1, R0 BRA TRGET

2. CPU

(6) 乗算／積和演算

16×16→32の乗算を1～2ステート、16×16+64→64の積和演算を2～3ステートで実行します。32×32→64の乗算や、32×32+64→64の積和演算を2～4ステートで実行します。

(7) Tビット

比較結果はSRのTビットに反映し、その真、偽によって条件分岐します。必要最小限の命令によってのみTビットを変化させ、処理速度を向上させています。

表 2.4 Tビット

本 LSI の CPU	説 明	他の CPU の例
CMP/GE R1, R0	R0 ≥ R1 のとき Tビットがセットされます。	CMP.W R1, R0
BT TRGET0	R0 ≥ R1 のとき TRGET0 へ分岐します。	BGE TRGET0
BF TRGET1	R0 < R1 のとき TRGET1 へ分岐します。	BLT TRGET1
ADD #-1, R0	ADD では Tビットが変化しません。	SUB.W #1, R0
CMP/EQ #0, R0	R0 = 0 のとき Tビットがセットされます。	BEQ TRGET
BT TRGET	R0 = 0 のとき分岐します。	

(8) イミディエイトデータ

バイト (8ビット) のイミディエイトデータは命令コードの中に配置します。ワードとロングワードのイミディエイトデータは命令コードの中に配置せず、メモリ上のテーブルに配置します。メモリ上のテーブルは、ディスプレイメント付き PC 相対アドレッシングモードを使ったイミディエイトデータの転送命令 (MOV) で参照します。

表 2.5 イミディエイトデータによる参照

区 分	本 LSI の CPU	他の CPU の例
8ビットイミディエイト	MOV #H'12, R0	MOV.B #H'12, R0
16ビットイミディエイト	MOV.W @(disp, PC), R0DATA.W H'1234	MOV.W #H'1234, R0
32ビットイミディエイト	MOV.L @(disp, PC), R0DATA.L H'12345678	MOV.L #H'12345678, R0

【注】 @(disp, PC)でイミディエイトデータを参照します。

(9) 絶対アドレス

絶対アドレスでデータを参照するときは、あらかじめ絶対アドレスの値を、メモリ上のテーブルに配置しておきます。命令実行時にイミディエイトデータをロードする方法で、この値をレジスタに転送し、レジスタ間接アドレッシングモードでデータを参照します。

表 2.6 絶対アドレスによる参照

区 分	本 LSI の CPU	他の CPU の例
絶対アドレス	MOV.L @ (disp, PC), R1	MOV.B @ H'12345678, R0
	MOV.B @ R1, R0	
DATA.L H'12345678	

【注】 @ (disp, PC) でイミディエイトデータを参照します。

(10) 16 ビット/32 ビットディスプレースメント

16 ビット、または 32 ビットディスプレースメントでデータを参照するときは、あらかじめディスプレースメントの値をメモリ上のテーブルに配置しておきます。命令実行時にイミディエイトデータをロードする方法でこの値をレジスタに転送し、インデックス付きレジスタ間接アドレッシングモードでデータを参照します。

表 2.7 ディスプレースメントによる参照

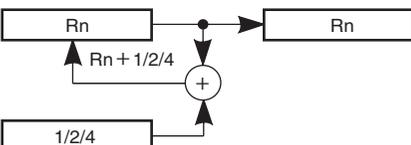
区 分	本 LSI の CPU	他の CPU の例
16 ビットディスプレースメント	MOV.W @ (disp, PC), R0	MOV.W @ (H'1234, R1), R2
	MOV.W @ (R0, R1), R2	
DATA.W H'1234	

【注】 @ (disp, PC) でイミディエイトデータを参照します。

2.4.2 アドレッシングモード

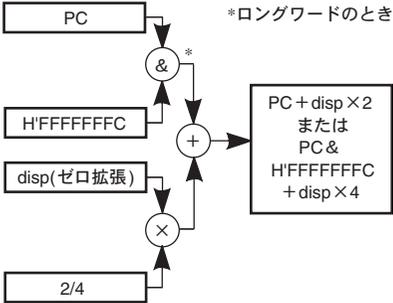
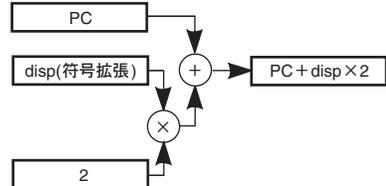
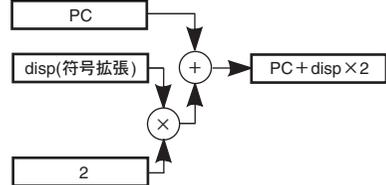
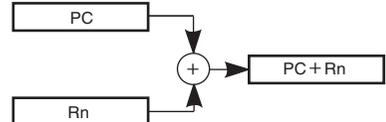
アドレッシングモードと実効アドレスの計算方法を表 2.8 に示します。

表 2.8 アドレッシングモードと実効アドレス

アドレッシングモード	命令フォーマット	実行アドレスの計算方法	計算式
レジスタ直接	Rn	実効アドレスはレジスタ Rn です。 (オペランドはレジスタ Rn の内容です)	—
レジスタ間接	@Rn	実効アドレスはレジスタ Rn の内容です。 	Rn
ポストインクリメント レジスタ間接	@Rn +	実効アドレスはレジスタ Rn の内容です。命令実行後 Rn に定数を加算します。定数はオペランドサイズがバイトのとき 1、ワードのとき 2、ロングワードのとき 4 です。 	Rn 命令実行後 バイト: Rn + 1 → Rn ワード: Rn + 2 → Rn ロングワード: Rn + 4 → Rn

2. CPU

アドレッシングモード	命令フォーマット	実行アドレスの計算方法	計算式
プリデクリメントレジスタ間接	@-Rn	<p>実効アドレスは、あらかじめ定数を減算したレジスタ Rn の内容です。定数はバイトのとき 1、ワードのとき 2、ロングワードのとき 4 です。</p>	<p>バイト：Rn-1→Rn ワード：Rn-2→Rn ロングワード： Rn-4→Rn (計算後の Rn で命令実行)</p>
ディスプレースメント付きレジスタ間接	@ (disp:4, Rn)	<p>実効アドレスはレジスタ Rn に 4 ビットディスプレースメント disp を加算した内容です。disp はゼロ拡張後、オペランドサイズによってバイトで 1 倍、ワードで 2 倍、ロングワードで 4 倍します。</p>	<p>バイト：Rn + disp ワード：Rn + disp × 2 ロングワード： Rn + disp × 4</p>
インデックス付きレジスタ間接	@ (R0, Rn)	<p>実効アドレスはレジスタ Rn に R0 を加算した内容です。</p>	Rn + R0
ディスプレースメント付き GBR 間接	@ (disp: 8, GBR)	<p>実効アドレスはレジスタ GBR に 8 ビットディスプレースメント disp を加算した内容です。disp はゼロ拡張後、オペランドサイズによってバイトで 1 倍、ワードで 2 倍、ロングワードで 4 倍します。</p>	<p>バイト：GBR + disp ワード：GBR+ disp × 2 ロングワード： GBR + disp × 4</p>
インデックス付き GBR 間接	@ (R0, GBR)	<p>実効アドレスはレジスタ GBR に R0 を加算した内容です。</p>	GBR + R0

アドレッシング モード	命令 フォーマット	実行アドレスの計算方法	計算式
ディスプレースメント 付き PC 相対	@ (disp: 8, PC)	<p>実効アドレスはレジスタ PC に 8 ビットディスプレースメント disp を加算した内容です。disp はゼロ拡張後、オペランドサイズによってワードで 2 倍、ロングワードで 4 倍します。さらにロングワードのときは PC の下位 2 ビットをマスクします。</p>  <p style="text-align: right;">*ロングワードのとき</p>	ワード : $PC + disp \times 2$ ロングワード : $PC \& H'FFFFFFFC + disp \times 4$
PC 相対	disp: 8	<p>実効アドレスはレジスタ PC に 8 ビットディスプレースメント disp を符号拡張後 2 倍し、加算した内容です。</p> 	$PC + disp \times 2$
	disp: 12	<p>実効アドレスはレジスタ PC に 12 ビットディスプレースメント disp を符号拡張後 2 倍し、加算した内容です。</p> 	$PC + disp \times 2$
	Rn	<p>実行アドレスはレジスタ PC に Rn を加算した内容です。</p> 	$PC + Rn$

2. CPU

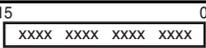
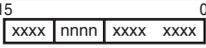
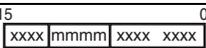
アドレッシング モード	命令 フォーマット	実行アドレスの計算方法	計算式
イミディエイト	#imm:8	TST, AND, OR, XOR 命令の 8 ビットイミディエイト imm はゼロ拡張します。	—
	#imm:8	MOV, ADD, CMP/EQ 命令の 8 ビットイミディエイト imm は符号拡張します。	—
	#imm:8	TRAPA 命令の 8 ビットイミディエイト imm はゼロ拡張後、4 倍します。	—

2.4.3 命令形式

命令形式とソースオペランドとデスティネーションオペランドの意味を示します。命令コードによりオペランドの意味が異なります。記号は次のとおりです。

xxxx : 命令コード
 mmmm : ソースレジスタ
 nnnn : デスティネーションレジスタ
 iiiii : イミディエイトデータ
 dddd : ディスプレースメント

表 2.9 命令形式

命令形式		ソースオペランド	デスティネーション オペランド	命令の例
0 形式		—	—	NOP
n 形式		—	nnnn: レジスタ直接	MOVT Rn
		コントロールレジスタ またはシステムレジスタ	nnnn: レジスタ直接	STS MACH, Rn
		コントロールレジスタ またはシステムレジスタ	nnnn: プリデクリメント レジスタ間接	STC.L SR, @-Rn
m 形式		mmmm: レジスタ直接	コントロールレジスタ またはシステムレジスタ	LDC Rm, SR
		mmmm: ポストインク リメントレジスタ間接	コントロールレジスタ またはシステムレジスタ	LDC.L @Rm+, SR
		mmmm: レジスタ間接	—	JMP @Rm
		mmmm: Rm を用いた PC 相対	—	BRAF Rm

命令形式	ソースオペランド	デスティネーション オペランド	命令の例	
nm 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{nnnn} & \text{mmmm} & \text{xxxx} \\ \hline \end{array}$	mmmm: レジスタ直接	nnnn: レジスタ直接	ADD Rm, Rn
		mmmm: レジスタ直接	nnnn: レジスタ間接	MOV.L Rm, @Rn
		mmmm: ポストインクリメント レジスタ間接 (積和演算) nnnn: * ポストインクリメント レジスタ間接 (積和演算)	MACH, MACL	MAC.W @Rm+, @Rn+
		mmmm: ポストインクリメント レジスタ間接	nnnn: レジスタ直接	MOV.L @Rm+, Rn
		mmmm: レジスタ直接	nnnn: プリデクリメント レジスタ間接	MOV.L Rm, @-Rn
		mmmm: レジスタ直接	nnnn: インデックス付き レジスタ間接	MOV.L Rm, @(R0, Rn)
md 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{xxxx} & \text{mmmm} & \text{dddd} \\ \hline \end{array}$	mmdmdddd: ディスプレイースメント 付きレジスタ間接	R0 (レジスタ直接)	MOV.B @(disp, Rm), R0
nd4 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{xxxx} & \text{nnnn} & \text{dddd} \\ \hline \end{array}$	R0 (レジスタ直接)	nnnddddd: ディスプレイースメント 付きレジスタ間接	MOV.B R0, @(disp, Rn)
nmd 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{nnnn} & \text{mmmm} & \text{dddd} \\ \hline \end{array}$	mnmmdmdddd: ディスプレイースメント付 きレジスタ間接	nnnddddd: ディスプレイースメント 付きレジスタ間接	MOV.L Rm, @(disp, Rn)
		mmdmdddd: ディスプレイースメント付 きレジスタ間接	nnnn: レジスタ直接	MOV.L @(disp, Rm), Rn
d 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{xxxx} & \text{dddd} & \text{dddd} \\ \hline \end{array}$	dddddddd: ディスプレイースメント付 き GBR 間接	R0 (レジスタ直接)	MOV.L @(disp, GBR), R0
		R0 (レジスタ直接)	dddddddd: ディスプレイースメント 付き GBR 間接	MOV.L R0, @(disp, GBR)
		dddddddd: ディスプレイースメント付 き PC 相対	R0 (レジスタ直接)	MOVA @(disp, PC), R0
		—	dddddddd: PC 相対	BF label

2. CPU

命令形式		ソースオペランド	デスティネーション オペランド	命令の例
d12 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{dddd} & \text{dddd} & \text{dddd} \\ \hline \end{array}$	—	ddddddddddd: PC 相対	BRA label (label=disp+pc)
nd8 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{nnnn} & \text{dddd} & \text{dddd} \\ \hline \end{array}$	ddddddd: ディスプレイースメント 付き PC 相対	nnnn: レジスタ直接	MOV.L @(disp,PC),Rn
i 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{xxxx} & \text{iiii} & \text{iiii} \\ \hline \end{array}$	iiiiiii: イミディエイト	インデックス付き GBR 間接	AND.B #imm,@(R0,GBR)
		iiiiiii: イミディエイト	R0 (レジスタ直接)	AND #imm, R0
		iiiiiii: イミディエイト	—	TRAPA #imm
ni 形式	$\begin{array}{ c c c c } \hline 15 & & & 0 \\ \hline \text{xxxx} & \text{nnnn} & \text{iiii} & \text{iiii} \\ \hline \end{array}$	iiiiiii: イミディエイト	nnnn: レジスタ直接	ADD #imm, Rn

【注】 * 積和命令では nnnn はソースレジスタです。

2.5 命令セット

2.5.1 分類順命令セット

命令を分類順に表 2.10 に示します。

表 2.10 命令の分類

分類	命令の種類	オペコード	機能	命令数
データ転送命令	5	MOV	データ転送 イミディエイトデータの転送 周辺モジュールデータの転送 構造体データの転送	39
		MOVA	実行アドレスの転送	
		MOV T	T ビットの転送	
		SWAP	上位と下位の交換	
		XTRCT	連結レジスタの中央切り出し	
算術演算命令	21	ADD	2 進加算	33
		ADDC	キャリ付き 2 進加算	
		ADDV	オーバフロー付き 2 進加算	
		CMP/cond	比較	
		DIV1	除算	
		DIV0S	符号付き除算の初期化	
		DIV0U	符号なし除算の初期化	
		DMULS	符号付き倍精度乗算	
		DMULU	符号なし倍精度乗算	
		DT	デクリメントとテスト	
		EXTS	符号拡張	
		EXTU	ゼロ拡張	
		MAC	積和演算、倍精度積和演算	
		MUL	倍精度乗算	
		MULS	符号付き乗算	
		MULU	符号なし乗算	
		NEG	符号反転	
		NEGC	ポロー付き符号反転	
		SUB	2 進減算	
		SUBC	ポロー付き 2 進減算	
		SUBV	アンドフロー付き 2 進減算	

2. CPU

分類	命令の種類	オペコード	機能	命令数
論理演算命令	6	AND	論理積演算	14
		NOT	ビット反転	
		OR	論理和演算	
		TAS	メモリエストとビットセット	
		TST	論理積演算のTビットセット	
		XOR	排他的論理和演算	
シフト命令	10	ROTL	1ビット左回転	14
		ROTR	1ビット右回転	
		ROTCL	Tビット付き1ビット左回転	
		ROTCLR	Tビット付き1ビット右回転	
		SHAL	算術的1ビット左シフト	
		SHAR	算術的1ビット右シフト	
		SHLL	論理的1ビット左シフト	
		SHLLn	論理的nビット左シフト	
		SHLR	論理的1ビット右シフト	
		SHLRn	論理的nビット右シフト	
分岐命令	9	BF	条件分岐、遅延付き条件分岐 (T=0で分岐)	11
		BT	条件分岐、遅延付き条件分岐 (T=1で分岐)	
		BRA	無条件分岐	
		BRAF	無条件分岐	
		BSR	サブルーチンプロシージャへの分岐	
		BSRF	サブルーチンプロシージャへの分岐	
		JMP	無条件分岐	
		JSR	サブルーチンプロシージャへの分岐	
		RTS	サブルーチンプロシージャからの復帰	

分類	命令の種類	オペコード	機能	命令数
システム制御命令	11	CLRT	Tビットのクリア	31
		CLRMAC	MACレジスタのクリア	
		LDC	コントロールレジスタへのロード	
		LDS	システムレジスタへのロード	
		NOP	無操作	
		RTE	例外処理からの復帰	
		SETT	Tビットのセット	
		SLEEP	低消費電力状態への遷移	
		STC	コントロールレジスタからのストア	
		STS	システムレジスタからのストア	
		TRAPA	トラップ例外処理	
	計 62			142

命令の命令コード、動作、実行ステートを、以下の形式で分類順に説明します。

命令	命令コード	動作の概略	実行ステート	Tビット
ニーモニックで表示していません。	MSB ↔ LSB の順で表示しています。	動作の概略を表示していません。	ノーウェイトのときの値です。*1	命令実行後の、Tビットの値を表示しています。
記号の説明 OP:Sz SRC, DEST OP:オペコード Sz:サイズ SRC:ソース DEST:デスティネーション Rm:ソースレジスタ Rn:デスティネーションレジスタ imm:イミディエイトデータ disp:ディスプレイースメント*2	記号の説明 mmmm:ソースレジスタ nnnn:デスティネーションレジスタ 0000: R0 0001: R1 ……… 1111: R15 iiii:イミディエイトデータ dddd:ディスプレイースメント	記号の説明 →, ←: 転送方向 (xx):メモリオペランド M/Q/T: SR 内のフラグ ビット &:ビットごとの論理積 :ビットごとの論理和 ^:ビットごとの排他的論理和 ~:ビットごとの論理否定 <<n:左 n ビットシフト >>n:右 n ビットシフト		記号の説明 —:変化しない

【注】 *1 命令の実行ステートについて

表に示した実行ステートは最少値です。実際は、

- (1) 命令フェッチとデータアクセスの競合が起こる場合
- (2) ロード命令（メモリ→レジスタ）のデスティネーションレジスタと、その直後の命令が使うレジスタが同一の場合

などの条件により、命令実行ステート数は増加します。

*2 命令のオペランドサイズなどに応じてスケールリング（×1、×2、×4）されます。

詳細は「SH-1/SH-2/SH-DSP ソフトウェアマニュアル」を参照してください。

2.5.2 データ転送命令

表 2.11 データ転送命令

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
MOV #imm, Rn	1110nnnniiiiiii	#imm → 符号拡張 → Rn	1	—
MOV.W @(disp, PC), Rn	1001nnnnddddddd	(disp×2+PC) → 符号拡張 → Rn	1	—
MOV.L @(disp, PC), Rn	1101nnnnddddddd	(disp×4+PC) → Rn	1	—
MOV Rm, Rn	0110nnnnmmmm0011	Rm → Rn	1	—
MOV.B Rm, @Rn	0010nnnnmmmm0000	Rm → (Rn)	1	—
MOV.W Rm, @Rn	0010nnnnmmmm0001	Rm → (Rn)	1	—
MOV.L Rm, @Rn	0010nnnnmmmm0010	Rm → (Rn)	1	—
MOV.B @Rm, Rn	0110nnnnmmmm0000	(Rm) → 符号拡張 → Rn	1	—
MOV.W @Rm, Rn	0110nnnnmmmm0001	(Rm) → 符号拡張 → Rn	1	—
MOV.L @Rm, Rn	0110nnnnmmmm0010	(Rm) → Rn	1	—
MOV.B Rm, @-Rn	0010nnnnmmmm0100	Rn-1 → Rn, Rm → (Rn)	1	—
MOV.W Rm, @-Rn	0010nnnnmmmm0101	Rn-2 → Rn, Rm → (Rn)	1	—
MOV.L Rm, @-Rn	0010nnnnmmmm0110	Rn-4 → Rn, Rm → (Rn)	1	—
MOV.B @Rm+, Rn	0110nnnnmmmm0100	(Rm) → 符号拡張 → Rn, Rm+1 → Rm	1	—
MOV.W @Rm+, Rn	0110nnnnmmmm0101	(Rm) → 符号拡張 → Rn, Rm+2 → Rm	1	—
MOV.L @Rm+, Rn	0110nnnnmmmm0110	(Rm) → Rn, Rm+4 → Rm	1	—
MOV.B R0, @(disp, Rn)	10000000nnnndddd	R0 → (disp+Rn)	1	—
MOV.W R0, @(disp, Rn)	10000001nnnndddd	R0 → (disp×2+Rn)	1	—
MOV.L Rm, @(disp, Rn)	0001nnnnmmmmdddd	Rm → (disp×4+Rn)	1	—
MOV.B @(disp, Rm), R0	10000100mmmmdddd	(disp+Rm) → 符号拡張 → R0	1	—
MOV.W @(disp, Rm), R0	10000101mmmmdddd	(disp×2+Rm) → 符号拡張 → R0	1	—
MOV.L @(disp, Rm), Rn	0101nnnnmmmmdddd	(disp×4+Rm) → Rn	1	—
MOV.B Rm, @(R0, Rn)	0000nnnnmmmm0100	Rm → (R0+Rn)	1	—
MOV.W Rm, @(R0, Rn)	0000nnnnmmmm0101	Rm → (R0+Rn)	1	—
MOV.L Rm, @(R0, Rn)	0000nnnnmmmm0110	Rm → (R0+Rn)	1	—
MOV.B @(R0, Rm), Rn	0000nnnnmmmm1100	(R0+Rm) → 符号拡張 → Rn	1	—
MOV.W @(R0, Rm), Rn	0000nnnnmmmm1101	(R0+Rm) → 符号拡張 → Rn	1	—
MOV.L @(R0, Rm), Rn	0000nnnnmmmm1110	(R0+Rm) → Rn	1	—
MOV.B R0, @(disp, GBR)	11000000ddddddd	R0 → (disp+GBR)	1	—
MOV.W R0, @(disp, GBR)	11000001ddddddd	R0 → (disp×2+GBR)	1	—

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
MOV.L R0, @(disp, GBR)	11000010dddddddd	R0 → (disp×4+GBR)	1	—
MOV.B @(disp, GBR), R0	11000100dddddddd	(disp+GBR) → 符号拡張 → R0	1	—
MOV.W @(disp, GBR), R0	11000101dddddddd	(disp×2+GBR) → 符号拡張 → R0	1	—
MOV.L @(disp, GBR), R0	11000110dddddddd	(disp×4+GBR) → R0	1	—
MOVA @(disp, PC), R0	11000111dddddddd	disp×4+PC → R0	1	—
MOVT Rn	0000nnnn00101001	T → Rn	1	—
SWAP.B Rm, Rn	0110nnnnmmmm1000	Rm → 下位2バイトの上下バイト 交換 → Rn	1	—
SWAP.W Rm, Rn	0110nnnnmmmm1001	Rm → 上下ワード交換 → Rn	1	—
XTRCT Rm, Rn	0010nnnnmmmm1101	Rm: Rn の中央 32 ビット → Rn	1	—

2.5.3 算術演算命令

表 2.12 算術演算命令

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
ADD Rm, Rn	0011nnnnmmmm1100	Rn+Rm→ Rn	1	—
ADD #imm, Rn	0111nnnniiiiiiii	Rn+imm→ Rn	1	—
ADDC Rm, Rn	0011nnnnmmmm1110	Rn+Rm+T→ Rn, キャリ→T	1	キャリ
ADDV Rm, Rn	0011nnnnmmmm1111	Rn+Rm→ Rn, オーバフロー→T	1	オーバ フロー
CMP/EQ #imm, R0	10001000iiiiiiii	R0=imm のとき 1→T	1	比較結果
CMP/EQ Rm, Rn	0011nnnnmmmm0000	Rn=Rm のとき 1→T	1	比較結果
CMP/HS Rm, Rn	0011nnnnmmmm0010	無符号で Rn ≥ Rm のとき 1→T	1	比較結果
CMP/GE Rm, Rn	0011nnnnmmmm0011	有符号で Rn ≥ Rm のとき 1→T	1	比較結果
CMP/HI Rm, Rn	0011nnnnmmmm0110	無符号で Rn > Rm のとき 1→T	1	比較結果
CMP/GT Rm, Rn	0011nnnnmmmm0111	有符号で Rn > Rm のとき 1→T	1	比較結果
CMP/PL Rn	0100nnnn00010101	Rn > 0 のとき 1→T	1	比較結果
CMP/PZ Rn	0100nnnn00010001	Rn ≥ 0 のとき 1→T	1	比較結果
CMP/STR Rm, Rn	0010nnnnmmmm1100	いずれかのバイトが等しいとき 1→T	1	比較結果
DIV1 Rm, Rn	0011nnnnmmmm0100	1ステップ除算 (Rn ÷ Rm)	1	計算結果
DIV0S Rm, Rn	0010nnnnmmmm0111	Rn の MSB→Q, Rm の MSB→M, M^Q→T	1	計算結果
DIV0U	0000000000011001	0→M/Q/T	1	0

2. CPU

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
DMULS.L Rm, Rn	0011nnnnmmmm1101	符号付きで $Rn \times Rm$ →MACH,MACL 32×32→64ビット	2~5*	—
DMULU.L Rm, Rn	0011nnnnmmmm0101	符号なしで $Rn \times Rm$ →MACH,MACL 32×32→64ビット	2~5*	—
DT Rn	0100nnnn00010000	$Rn-1 \rightarrow Rn$, Rn が0のとき $1 \rightarrow T$ Rn が0以外るとき $0 \rightarrow T$	1	比較結果
EXTS.B Rm, Rn	0110nnnnmmmm1110	Rm をバイトから符号拡張→ Rn	1	—
EXTS.W Rm, Rn	0110nnnnmmmm1111	Rm をワードから符号拡張→ Rn	1	—
EXTU.B Rm, Rn	0110nnnnmmmm1100	Rm をバイトからゼロ拡張→ Rn	1	—
EXTU.W Rm, Rn	0110nnnnmmmm1101	Rm をワードからゼロ拡張→ Rn	1	—
MAC.L @Rm+, @Rn+	0000nnnnmmmm1111	符号付きで $(Rn) \times (Rm) + MAC$ → MAC 32×32+64→64ビット	2~5*	—
MAC.W @Rm+, @Rn+	0100nnnnmmmm1111	符号付きで $(Rn) \times (Rm) + MAC$ → MAC 16×16+64→64ビット	2~4*	—
MUL.L Rm, Rn	0000nnnnmmmm0111	$Rn \times Rm \rightarrow MACL$ 32×32→32ビット	2~5*	—
MULS.W Rm, Rn	0010nnnnmmmm1111	符号付きで $Rn \times Rm \rightarrow MACL$ 16×16→32ビット	1~3*	—
MULU.W Rm, Rn	0010nnnnmmmm1110	符号なしで $Rn \times Rm \rightarrow MACL$ 16×16→32ビット	1~3*	—
NEG Rm, Rn	0110nnnnmmmm1011	$0 - Rm \rightarrow Rn$	1	—
NEGC Rm, Rn	0110nnnnmmmm1010	$0 - Rm - T \rightarrow Rn$, ボロー→ T	1	ボロー
SUB Rm, Rn	0011nnnnmmmm1000	$Rn - Rm \rightarrow Rn$	1	—
SUBC Rm, Rn	0011nnnnmmmm1010	$Rn - Rm - T \rightarrow Rn$, ボロー→ T	1	ボロー
SUBV Rm, Rn	0011nnnnmmmm1011	$Rn - Rm \rightarrow Rn$, アンダフロー→ T	1	オーバ フロー

【注】 * 通常実行ステートを示します。

2.5.4 論理演算命令

表 2.13 論理演算命令

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
AND Rm, Rn	0010nnnnmmmm1001	$Rn \& Rm \rightarrow Rn$	1	—
AND #imm, R0	11001001iiiiiii	$R0 \& imm \rightarrow R0$	1	—
AND.B #imm, @(R0, GBR)	11001101iiiiiii	$(R0+GBR) \& imm \rightarrow (R0+GBR)$	3	—
NOT Rm, Rn	0110nnnnmmmm0111	$\sim Rm \rightarrow Rn$	1	—
OR Rm, Rn	0010nnnnmmmm1011	$Rn Rm \rightarrow Rn$	1	—
OR #imm, R0	11001011iiiiiii	$R0 imm \rightarrow R0$	1	—
OR.B #imm, @(R0, GBR)	11001111iiiiiii	$(R0+GBR) imm \rightarrow (R0+GBR)$	3	—
TAS.B @Rn	0100nnnn00011011	(Rn) が 0 のとき 1→T, 1→MSB of (Rn)	4	テスト 結果
TST Rm, Rn	0010nnnnmmmm1000	$Rn \& Rm$, 結果が 0 のとき 1→T	1	テスト 結果
TST #imm, R0	11001000iiiiiii	$R0 \& imm$, 結果が 0 のとき 1→T	1	テスト 結果
TST.B #imm, @(R0, GBR)	11001100iiiiiii	$(R0+GBR) \& imm$, 結果が 0 のとき 1→T	3	テスト 結果
XOR Rm, Rn	0010nnnnmmmm1010	$Rn \wedge Rm \rightarrow Rn$	1	—
XOR #imm, R0	11001010iiiiiii	$R0 \wedge imm \rightarrow R0$	1	—
XOR.B #imm, @(R0, GBR)	11001110iiiiiii	$(R0+GBR) \wedge imm \rightarrow (R0+GBR)$	3	—

2.5.5 シフト命令

表 2.14 シフト命令

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
ROTL Rn	0100nnnn00000100	$T \leftarrow Rn \leftarrow MSB$	1	MSB
ROTR Rn	0100nnnn00000101	$LSB \rightarrow Rn \rightarrow T$	1	LSB
ROTCL Rn	0100nnnn00100100	$T \leftarrow Rn \leftarrow T$	1	MSB
ROTCR Rn	0100nnnn00100101	$T \rightarrow Rn \rightarrow T$	1	LSB
SHAL Rn	0100nnnn00100000	$T \leftarrow Rn \leftarrow 0$	1	MSB
SHAR Rn	0100nnnn00100001	$MSB \rightarrow Rn \rightarrow T$	1	LSB
SHLL Rn	0100nnnn00000000	$T \leftarrow Rn \leftarrow 0$	1	MSB
SHLR Rn	0100nnnn00000001	$0 \rightarrow Rn \rightarrow T$	1	LSB
SHLL2 Rn	0100nnnn00001000	$Rn \ll 2 \rightarrow Rn$	1	—
SHLR2 Rn	0100nnnn00001001	$Rn \gg 2 \rightarrow Rn$	1	—

2. CPU

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
SHLL8 Rn	0100nnnn00011000	Rn << 8 → Rn	1	—
SHLR8 Rn	0100nnnn00011001	Rn >> 8 → Rn	1	—
SHLL16 Rn	0100nnnn00101000	Rn << 16 → Rn	1	—
SHLR16 Rn	0100nnnn00101001	Rn >> 16 → Rn	1	—

2.5.6 分岐命令

表 2.15 分岐命令

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
BF label	10001011dddddddd	T=0 のとき disp×2+PC→PC, T=1 のとき nop	3/1*	—
BF/S label	10001111dddddddd	遅延分岐、 T=0 のとき disp×2+PC→PC, T=1 のとき nop	2/1*	—
BT label	10001001dddddddd	T=1 のとき disp×2+PC→PC, T=0 のとき nop	3/1*	—
BT/S label	10001101dddddddd	遅延分岐、 T=1 のとき disp×2+PC→PC, T=0 のとき nop	2/1*	—
BRA label	1010dddddddddddd	遅延分岐、disp×2+PC→PC	2	—
BRAF Rm	0000mmmm00100011	遅延分岐、Rm+PC→PC	2	—
BSR label	1011dddddddddddd	遅延分岐、PC→PR, disp×2+PC→PC	2	—
BSRF Rm	0000mmmm00000011	遅延分岐、PC→PR, Rm+PC→PC	2	—
JMP @Rm	0100mmmm00101011	遅延分岐、Rm→PC	2	—
JSR @Rm	0100mmmm00001011	遅延分岐、PC→PR, Rm→PC	2	—
RTS	0000000000001011	遅延分岐、PR→PC	2	—

【注】 * 分岐しないときは1ステートになります。

2.5.7 システム制御命令

表 2.16 システム制御命令

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
CLRT	00000000000001000	0 → T	1	0
CLRMACH	00000000000101000	0 → MACH, MACL	1	—
LDC Rm, SR	0100mmmm00001110	Rm → SR	6	LSB
LDC Rm, GBR	0100mmmm00011110	Rm → GBR	4	—
LDC Rm, VBR	0100mmmm00101110	Rm → VBR	4	—
LDC.L @Rm+, SR	0100mmmm00000111	(Rm) → SR, Rm+4 → Rm	8	LSB
LDC.L @Rm+, GBR	0100mmmm00010111	(Rm) → GBR, Rm+4 → Rm	4	—
LDC.L @Rm+, VBR	0100mmmm00100111	(Rm) → VBR, Rm+4 → Rm	4	—
LDS Rm, MACH	0100mmmm00001010	Rm → MACH	1	—
LDS Rm, MACL	0100mmmm00011010	Rm → MACL	1	—
LDS Rm, PR	0100mmmm00101010	Rm → PR	1	—
LDS.L @Rm+, MACH	0100mmmm00000110	(Rm) → MACH, Rm+4 → Rm	1	—
LDS.L @Rm+, MACL	0100mmmm00010110	(Rm) → MACL, Rm+4 → Rm	1	—
LDS.L @Rm+, PR	0100mmmm00100110	(Rm) → PR, Rm+4 → Rm	1	—
NOP	0000000000001001	無操作	1	—
RTE	0000000000101011	遅延分岐、スタック領域 → PC/SR	5	—
SETT	0000000000011000	1 → T	1	1
SLEEP	0000000000011011	スリープ	4*	—
STC SR, Rn	0000nnnn00000010	SR → Rn	1	—
STC GBR, Rn	0000nnnn00010010	GBR → Rn	1	—
STC VBR, Rn	0000nnnn00100010	VBR → Rn	1	—
STC.L SR, @- Rn	0100nnnn00000011	Rn-4 → Rn, SR → (Rn)	1	—
STC.L GBR, @- Rn	0100nnnn00010011	Rn-4 → Rn, GBR → (Rn)	1	—
STC.L VBR, @- Rn	0100nnnn00100011	Rn-4 → Rn, VBR → (Rn)	1	—
STS MACH, Rn	0000nnnn00001010	MACH → Rn	1	—
STS MACL, Rn	0000nnnn00011010	MACL → Rn	1	—
STS PR, Rn	0000nnnn00101010	PR → Rn	1	—
STS.L MACH, @-Rn	0100nnnn00000010	Rn-4 → Rn, MACH → (Rn)	1	—
STS.L MACL, @-Rn	0100nnnn00010010	Rn-4 → Rn, MACL → (Rn)	1	—
STS.L PR, @-Rn	0100nnnn00100010	Rn-4 → Rn, PR → (Rn)	1	—

2. CPU

命令	命令コード	動作	実行 ステート	Tビット
TRAPA #imm	110000011iiiiiiii	PC/SR→スタック領域、 (imm×4+VBR)→PC	8	—

【注】 * スリープ状態に移移するまでのステート数です。

命令の実行ステートについて

表に示した実行ステートは最少値です。実際は、

- (1) 命令フェッチとデータアクセスの競合が起こる場合
- (2) ロード命令（メモリ→レジスタ）のデスティネーションレジスタと、その直後の命令が使うレジスタが同一の場合などの条件により、命令実行ステート数は増加します。

2. CPU

(1) リセット状態

CPU がリセットされている状態です。 $\overline{\text{RES}}$ 端子がローレベルのとき、パワーオンリセット状態になります。 $\overline{\text{RES}}$ 端子がハイレベルで $\overline{\text{MRES}}$ 端子がローレベルのとき、マニュアルリセット状態になります。

(2) 例外処理状態

リセットや割り込みなどの例外処理要因によって、CPU が処理状態の流れを変えるときに過渡的な状態です。

リセットの場合は、例外処理ベクタテーブルからプログラムカウンタ (PC) の初期値としての実行開始アドレスとスタックポインタ (SP) の初期値を取り出しそれぞれ格納し、スタートアドレスに分岐してプログラムの実行を開始します。

割り込みなどの場合は、SP を参照して、PC とステータスレジスタ (SR) をスタック領域に退避します。例外処理ベクタテーブルから例外サービスルーチンの開始アドレスを取り出し、そのアドレスに分岐してプログラムの実行を開始します。

その後処理状態はプログラム実行状態となります。

(3) プログラム実行状態

CPU が順次プログラムを実行している状態です。

(4) 低消費電力状態

CPU の動作が停止し消費電力が低い状態です。スリープ命令でスリープモード、ソフトウェアスタンバイモードまたはディープソフトウェアスタンバイモードになります。

(5) バス権解放状態

CPU がバス権を要求したデバイスにバスを解放している状態です。

3. MCU 動作モード

3.1 動作モードの選択

本 LSI には 4 種類の MCU 動作モードと、3 種類の内蔵フラッシュメモリ書き込み用のモードがあります。

動作モードは、FWE 端子、MD1 端子、MD0 端子の組み合わせで設定します。

本 LSI にて設定可能な動作モードの組み合わせを表 3.1 に示します。この表以外の組み合わせは設定しないでください。

なお、システムの電源投入時は、パワーオンリセット処理を必ず行うようにしてください。

MCU 動作モードとしては、MCU 拡張モード 0、2 とシングルチップモードがあります。

内蔵フラッシュメモリ書き込み用のモードには、オンボードプログラミングモードであるブートモード、ユーザブートモード、ユーザプログラムモードがあります。

表 3.1 動作モードの選択

MCU 動作モード	端子設定			モード名	内蔵 ROM	CS0 空間のバス幅	
	FWE	MD1	MD0*1			SH7131/SH7136	SH7132/SH7137
モード 0	0	0	0	MCU 拡張モード 0	無効	—	8
モード 2	0	1	0	MCU 拡張モード 2	有効	—	8
モード 3	0	1	1	シングルチップモード	有効	—	
モード 4*2	1	0	0	ブートモード	有効	—	
モード 5*2	1	0	1	ユーザブートモード	有効	—	8
モード 6*2	1	1	0	ユーザプログラムモード	有効	—	8
モード 7*2	1	1	1		有効	—	

【注】 *1 SH7131/SH7136 には、MD0 端子はありません。FWE 端子と MD1 端子の組み合わせで以下の動作モードのみをサポートします。

シングルチップモード : FWE 端子=0、MD1 端子=1

ブートモード : FWE 端子=1、MD1 端子=0

ユーザプログラムモード : FWE 端子=1、MD1 端子=1

*2 フラッシュメモリのプログラミングモードです。

3. MCU 動作モード

3.2 入出力端子

動作モードに関連する端子構成を表 3.2 に示します。

表 3.2 端子構成

名称	入出力	機能
MD0	入力	動作モードを指定
MD1	入力	動作モードを指定
FWE	入力	内蔵フラッシュメモリの書き込み/消去のハードウェアイネーブル用端子

3.3 各動作モードの説明

3.3.1 モード 0 (MCU 拡張モード 0)

モード 0 では、CS0 空間のバス幅が、SH7132/SH7137 では 8 ビットの外部メモリ空間となります。

3.3.2 モード 2 (MCU 拡張モード 2)

モード 2 では、内蔵 ROM が有効で、CS 空間を使用することができます。

3.3.3 モード 3 (シングルチップモード)

シングルチップモードでは、すべてのポートを使用することができますが、外部アドレスは使用できません。

3. MCU 動作モード

3.4 アドレスマップ

各動作モードのアドレスマップを図 3.1～図 3.4 に示します。

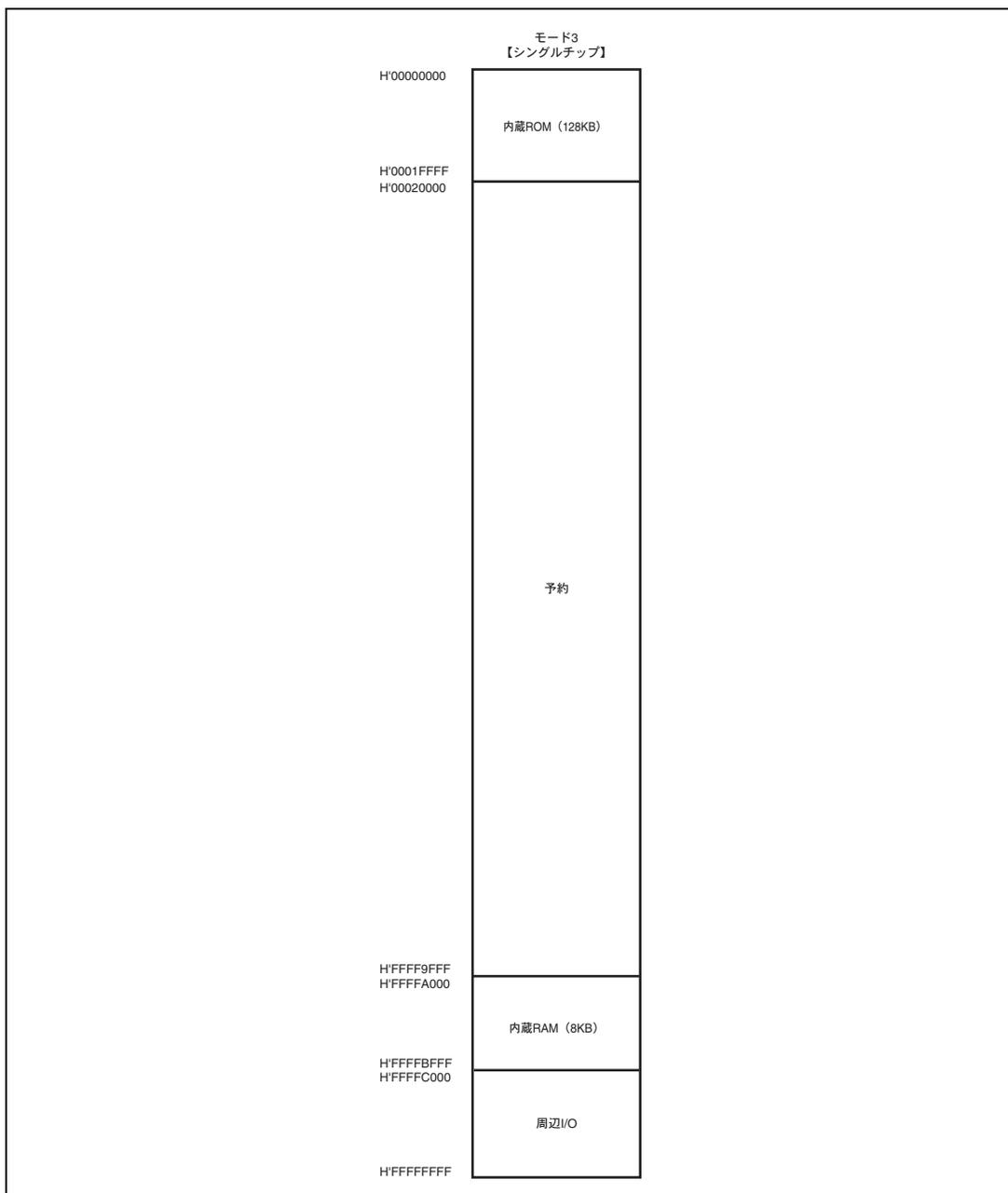


図 3.1 SH7131 (フラッシュメモリ 128KB 版) の各動作モードのアドレスマップ

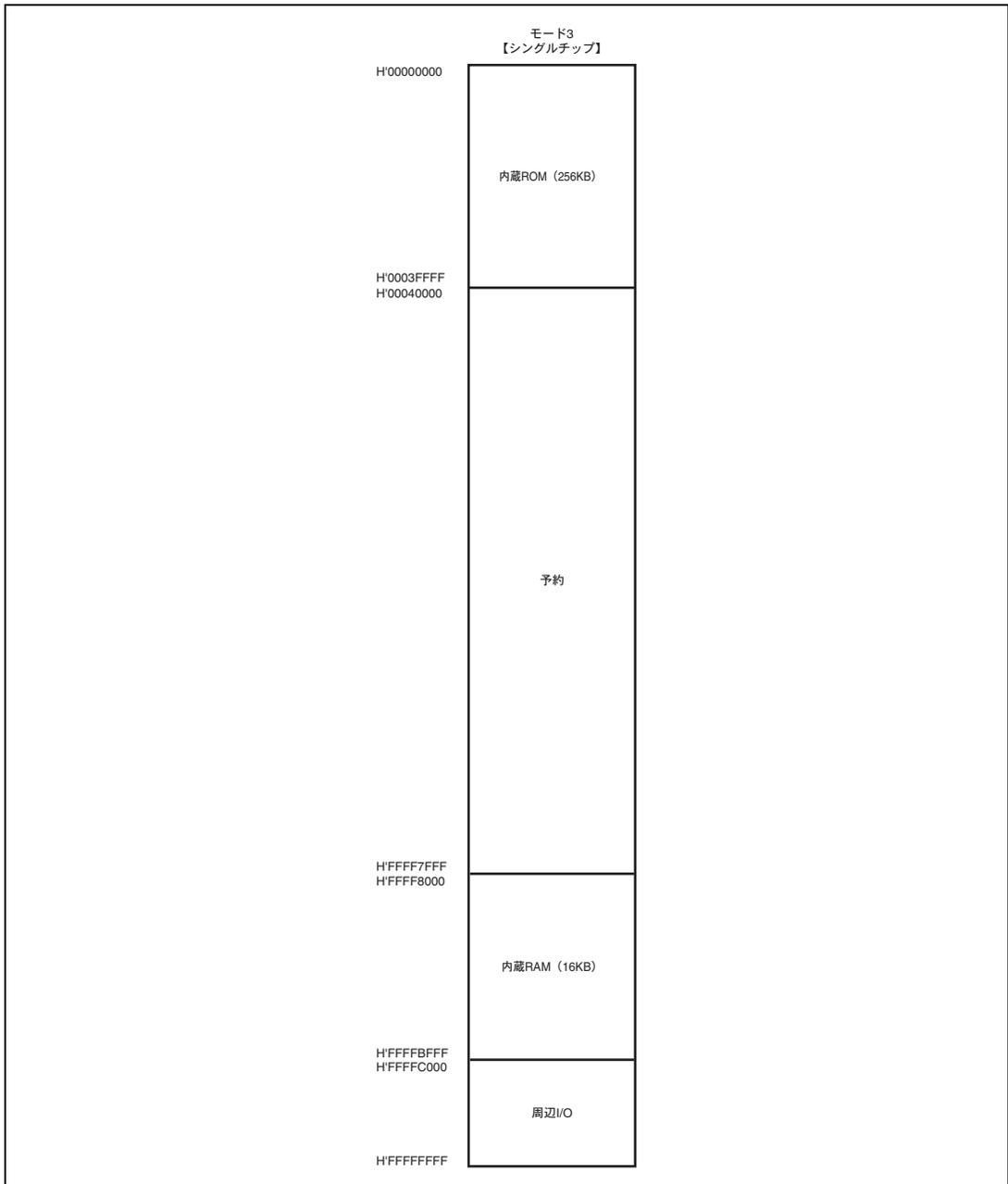


図 3.2 SH7131/SH7136 (フラッシュメモリ 256KB 版) の各動作モードのアドレスマップ

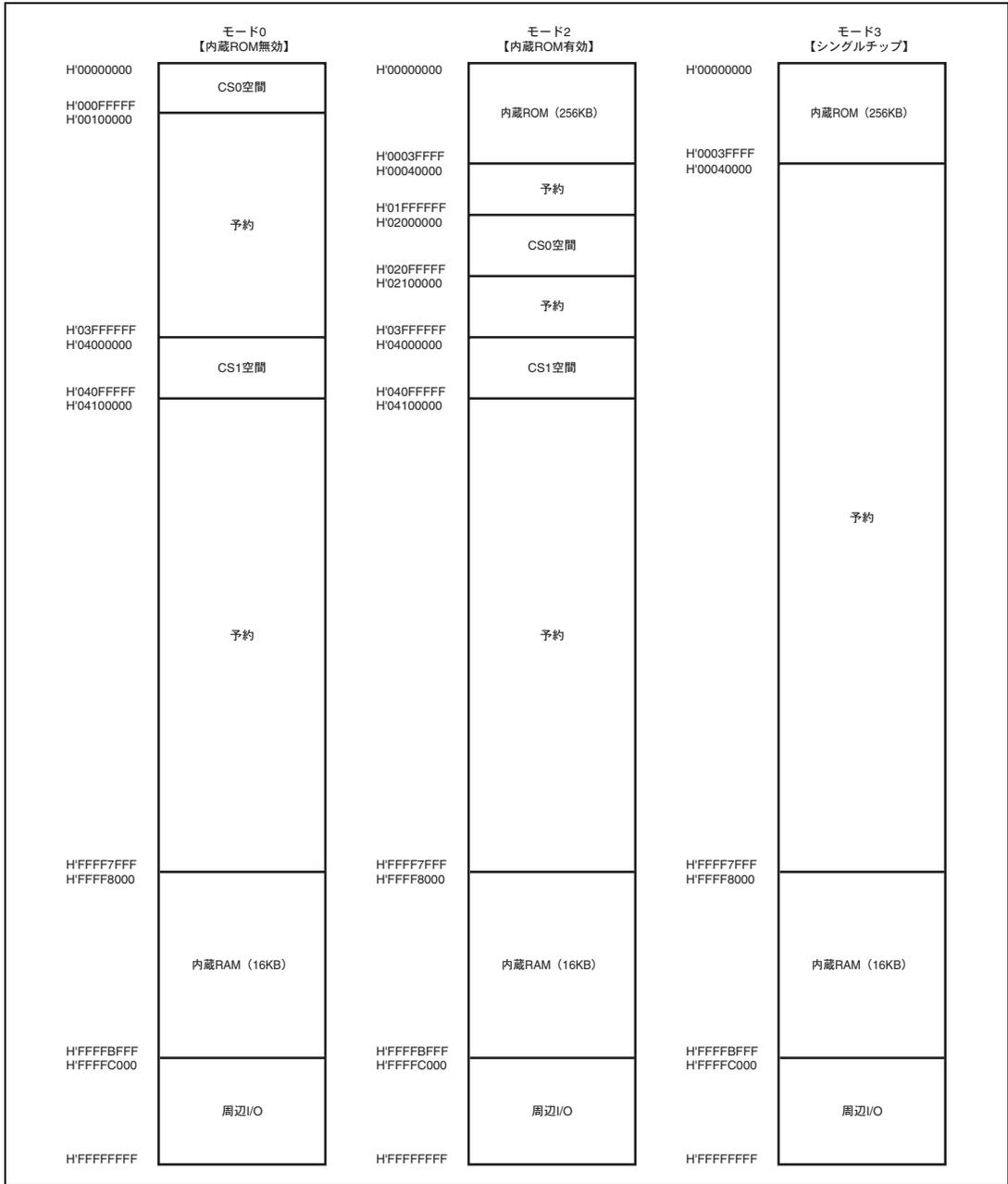


図 3.4 SH7132/SH7137 (フラッシュメモリ 256KB 版) の各動作モードのアドレスマップ

3.5 本 LSI の初期状態

本 LSI では、低消費電力化のため、初期状態では一部の内蔵モジュールがモジュールスタンバイ状態に設定されています。このため、これらのモジュールを動作させるには、モジュールスタンバイ状態を解除する必要があります。詳細は「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

3.6 動作モード変更時の注意事項

本 LSI へ電源印加中に動作モードを変更する場合は、必ずパワーオンリセット状態 ($\overline{\text{RES}}$ 端子にローレベルを印加) で行ってください。

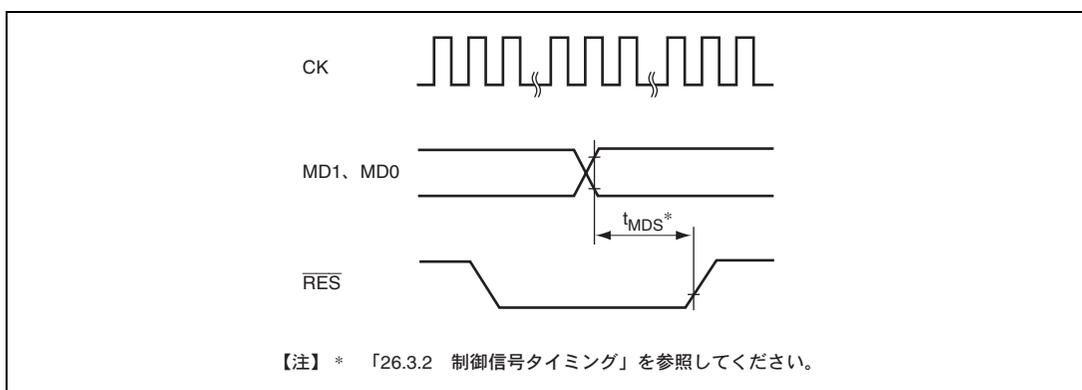


図 3.5 動作モード変更時のリセット入カタイミング

4. クロック発振器 (CPG)

本 LSI は、クロック発振器 (CPG) を内蔵しています。

CPG は、内部クロック (I ϕ)、バスクロック (B ϕ)、周辺クロック (P ϕ)、および MTU2S、MTU2 モジュール用クロック (MI ϕ 、MP ϕ) の生成と、低消費電力モードの制御を行います。

4.1 特長

- 5種類のクロックを独立して生成可能

CPUで使用する内部クロック (I ϕ) と、周辺モジュールで使用する周辺クロック (P ϕ)、さらに外部バスインタフェースで使用するバスクロック (B ϕ =CK) を独立に生成できます。

また、内蔵のMTU2Sモジュール用にMTU2Sクロック (MI ϕ)、MTU2モジュール用にMTU2クロック (MP ϕ) を独立に生成することができます。

- 周波数変更機能

CPG内部の分周回路により、内部クロック (I ϕ)、バスクロック (B ϕ)、周辺クロック (P ϕ) およびMTU2Sクロック (MI ϕ) とMTU2クロック (MP ϕ) の周波数を独立に変更できます。周波数変更は、周波数制御レジスタ (FRQCR) の設定により、ソフトウェアで行います。

- 低消費電力モードの制御

スリープモード、スタンバイモードでのクロック停止、モジュールスタンバイ機能での特定モジュールの停止が可能です。

- 発振停止検出機能

何らかの理由でクロック入力端子からのクロック供給が停止した場合、自動的にタイマ端子をハイインピーダンス状態にすることができます。

4. クロック発振器 (CPG)

図 4.1 にクロック発振器のブロック図を示します。

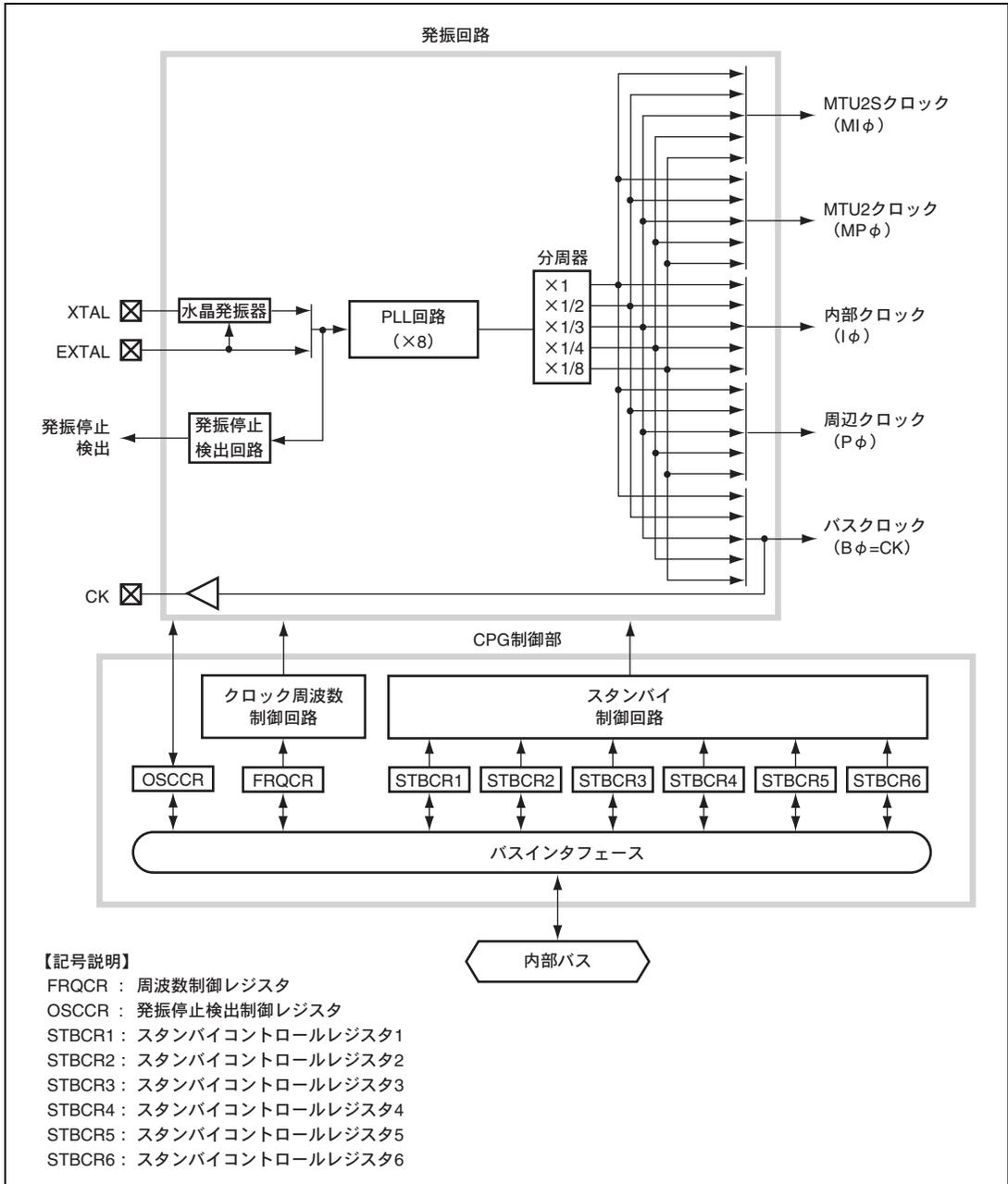


図 4.1 クロック発振器のブロック図

クロック発振器の各ブロックは、次のように機能します。

(1) PLL 回路

PLL 回路は、水晶発振器または EXTAL 端子からの入力クロック周波数を 8 倍に逡倍する機能を持ちます。逡倍率は常に 8 倍に固定されます。

(2) 水晶発振器

XTAL、EXTAL 端子に水晶発振子を接続して使用する場合の発振回路です。

(3) 分周器

分周器は、内部クロック (I ϕ)、バスクロック (B ϕ)、周辺クロック (P ϕ)、および MTU2S クロック (MI ϕ) と MTU2 クロック (MP ϕ) で使用する動作周波数のクロックを生成する機能を持ちます。

動作周波数は、PLL 回路の出力周波数に対して、1 倍、1/2 倍、1/3 倍、1/4 倍、1/8 倍の選択が可能です。

分周率の設定は、周波数制御レジスタ (FRQCR) で設定します。

(4) 発振停止検出回路

水晶発振器の異常を検出する回路です。

(5) クロック周波数制御回路

クロック周波数制御回路は、周波数制御レジスタ (FRQCR) の設定により、クロック周波数を制御します。

(6) スタンバイ制御回路

スタンバイ制御回路は、スリープ/スタンバイモード時の内蔵発振回路および他のモジュールの状態を制御します。

(7) 周波数制御レジスタ (FRQCR)

周波数制御レジスタ (FRQCR) には、内部クロック (I ϕ)、バスクロック (B ϕ)、周辺クロック (P ϕ)、および MTU2S クロック (MI ϕ) と MTU2 クロック (MP ϕ) の周波数分周率の各制御ビットが割り当てられています。

(8) 発振停止検出制御レジスタ (OSCCR)

発振停止検出制御レジスタ (OSCCR) には、発振停止検出フラグと外部端子へのフラグ出力選択ビットが割り当てられています。

(9) スタンバイコントロールレジスタ 1~6 (STBCR1~STBCR6)

スタンバイコントロールレジスタ (STBCR) には、低消費電力モードの各制御ビットが割り当てられています。スタンバイコントロールレジスタについては、「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

4. クロック発振器 (CPG)

表 4.1 に各モジュールの動作クロックを示します。

表 4.1 各モジュールの動作クロック

動作クロック	該当モジュール	動作クロック	該当モジュール
内部クロック (Iφ)	CPU	周辺クロック (Pφ)	POE
	UBC*		SCI
ROM	SSU		
RAM			RCAN-ET
			I ² C
			A/D
			CMT
		WDT	
バスクロック (Bφ)	BSC	MTU2 クロック (MPφ)	MTU2
	DTC	MTU2S クロック (MIφ)	MTU2S

【注】 * SH7136/SH7137 のみ

4.2 入出力端子

CPG の端子構成と機能を表 4.2 に示します。

表 4.2 クロック発振器の端子構成と機能

名称	端子名	入出力	機能
クリスタル入出力端子 (クロック入力端子)	XTAL	出力	水晶発振子を接続します。
	EXTAL	入力	水晶発振子を接続します。または外部クロック入力端子として使用します。
クロック出力端子	CK	出力	外部クロック出力端子として使用します。

【注】 クロック出力端子 (CK) を使用する場合、ピンファンクションコントローラ (PFC) による端子の設定が必要な場合があります。詳細は、「第 20 章 ピンファンクションコントローラ (PFC)」をご覧ください。

4. クロック発振器 (CPG)

4.3 クロック動作モード

本 LSI のクロック動作モードを表 4.3 に示します。

表 4.3 クロック動作モード

モード	クロック入出力		PLL 回路	分周器への入力
	供給源	出力		
1	EXTAL 入力 水晶発振子	CK*	ON (×8)	×8

【注】 * CK 端子よりクロック出力をする場合は PFC の設定が必要になります。
PFC の設定については「第 20 章 ピンファンクションコントローラ (PFC)」を参照してください。

- モード1

EXTAL 端子から外部クロックを入力し、PLL 回路で周波数を 8 倍に逡倍して本 LSI 内部に供給するので、外部で生成するクロック周波数が低くてすみます。入力クロック周波数は 5MHz から 12.5MHz まで使用でき、内部クロック (I ϕ) の周波数レンジとしては 10MHz から 80MHz となります。

最大動作周波数 : I ϕ = 80MHz、B ϕ = 40MHz、P ϕ = 40MHz、MI ϕ = 80MHz、MP ϕ = 40MHz、

表 4.4 に、FRQCR で設定可能な分周率の設定を示します。

4. クロック発振器 (CPG)

表 4.4 FRQCR による分周率の設定

PLL 通倍率	FRQCR の分周率設定					クロック比					クロック周波数 (MHz) *					
	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ	入力クロック	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ
×8	1/8	1/8	1/8	1/8	1/8	1	1	1	1	1	10	10	10	10	10	10
	1/4	1/8	1/8	1/8	1/8	2	1	1	1	1		20	10	10	10	10
	1/4	1/8	1/8	1/4	1/8	2	1	1	2	1		20	10	10	20	10
	1/4	1/4	1/8	1/8	1/8	2	2	1	1	1		20	20	10	10	10
	1/4	1/4	1/8	1/4	1/8	2	2	1	2	1		20	20	10	20	10
	1/4	1/4	1/8	1/4	1/4	2	2	1	2	2		20	20	10	20	20
	1/4	1/4	1/4	1/4	1/4	2	2	2	2	2		20	20	20	20	20
	1/3	1/3	1/3	1/3	1/3	8/3	8/3	8/3	8/3	8/3		26	26	26	26	26
	1/2	1/8	1/8	1/8	1/8	4	1	1	1	1		40	10	10	10	10
	1/2	1/8	1/8	1/4	1/8	4	1	1	2	1		40	10	10	20	10
	1/2	1/8	1/8	1/2	1/8	4	1	1	4	1		40	10	10	40	10
	1/2	1/4	1/8	1/8	1/8	4	2	1	1	1		40	20	10	10	10
	1/2	1/4	1/8	1/4	1/8	4	2	1	2	1		40	20	10	20	10
	1/2	1/4	1/8	1/4	1/4	4	2	1	2	2		40	20	10	20	20
	1/2	1/4	1/8	1/2	1/8	4	2	1	4	1		40	20	10	40	10
	1/2	1/4	1/8	1/2	1/4	4	2	1	4	2		40	20	10	40	20
	1/2	1/4	1/4	1/4	1/4	4	2	2	2	2		40	20	20	20	20
	1/2	1/4	1/4	1/2	1/4	4	2	2	4	2		40	20	20	40	20
	1/2	1/2	1/8	1/8	1/8	4	4	1	1	1		40	40	10	10	10
	1/2	1/2	1/8	1/4	1/8	4	4	1	2	1		40	40	10	20	10
	1/2	1/2	1/8	1/4	1/4	4	4	1	2	2		40	40	10	20	20
	1/2	1/2	1/8	1/2	1/8	4	4	1	4	1		40	40	10	40	10
	1/2	1/2	1/8	1/2	1/4	4	4	1	4	2		40	40	10	40	20
	1/2	1/2	1/8	1/2	1/2	4	4	1	4	4		40	40	10	40	40
	1/2	1/2	1/4	1/4	1/4	4	4	2	2	2		40	40	20	20	20
	1/2	1/2	1/4	1/2	1/4	4	4	2	4	2		40	40	20	40	20
	1/2	1/2	1/4	1/2	1/2	4	4	2	4	4		40	40	20	40	40
	1/2	1/2	1/2	1/2	1/2	4	4	4	4	4		40	40	40	40	40
	1/1	1/8	1/8	1/8	1/8	8	1	1	1	1		80	10	10	10	10
	1/1	1/8	1/8	1/4	1/8	8	1	1	2	1		80	10	10	20	10
1/1	1/8	1/8	1/2	1/8	8	1	1	4	1	80	10	10	40	10		
1/1	1/8	1/8	1/1	1/8	8	1	1	8	1	80	10	10	80	10		
1/1	1/4	1/8	1/8	1/8	8	2	1	1	1	80	20	10	10	10		
1/1	1/4	1/8	1/4	1/8	8	2	1	2	1	80	20	10	20	10		
1/1	1/4	1/8	1/4	1/4	8	2	1	2	2	80	20	10	20	20		

4. クロック発振器 (CPG)

PLL 通倍率	FRQCR の分周率設定					クロック比					クロック周波数 (MHz) *					
	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ	入力クロック	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ
×8	1/1	1/4	1/8	1/2	1/8	8	2	1	4	1	10	80	20	10	40	10
	1/1	1/4	1/8	1/2	1/4	8	2	1	4	2		80	20	10	40	20
	1/1	1/4	1/8	1/1	1/8	8	2	1	8	1		80	20	10	80	10
	1/1	1/4	1/8	1/1	1/4	8	2	1	8	2		80	20	10	80	20
	1/1	1/4	1/4	1/4	1/4	8	2	2	2	2		80	20	20	20	20
	1/1	1/4	1/4	1/2	1/4	8	2	2	4	2		80	20	20	40	20
	1/1	1/4	1/4	1/1	1/4	8	2	2	8	2		80	20	20	80	20
	1/1	1/3	1/3	1/3	1/3	8	8/3	8/3	8/3	8/3		80	26	26	26	26
	1/1	1/3	1/3	1/1	1/3	8	8/3	8/3	8	8/3		80	26	26	80	26
	1/1	1/2	1/8	1/8	1/8	8	4	1	1	1		80	40	10	10	10
	1/1	1/2	1/8	1/4	1/8	8	4	1	2	1		80	40	10	20	10
	1/1	1/2	1/8	1/4	1/4	8	4	1	2	2		80	40	10	20	20
	1/1	1/2	1/8	1/2	1/8	8	4	1	4	1		80	40	10	40	10
	1/1	1/2	1/8	1/2	1/4	8	4	1	4	2		80	40	10	40	20
	1/1	1/2	1/8	1/2	1/2	8	4	1	4	4		80	40	10	40	40
	1/1	1/2	1/8	1/1	1/8	8	4	1	8	1		80	40	10	80	10
	1/1	1/2	1/8	1/1	1/4	8	4	1	8	2	80	40	10	80	20	
	1/1	1/2	1/8	1/1	1/2	8	4	1	8	4	80	40	10	80	40	
	1/1	1/2	1/4	1/4	1/4	8	4	2	2	2	80	40	20	20	20	
	1/1	1/2	1/4	1/2	1/4	8	4	2	4	2	80	40	20	40	20	
	1/1	1/2	1/4	1/2	1/2	8	4	2	4	4	80	40	20	40	40	
	1/1	1/2	1/4	1/1	1/4	8	4	2	8	2	80	40	20	80	20	
	1/1	1/2	1/4	1/1	1/2	8	4	2	8	4	80	40	20	80	40	
	1/1	1/2	1/2	1/2	1/2	8	4	4	4	4	80	40	40	40	40	
	1/1	1/2	1/2	1/1	1/2	8	4	4	8	4	80	40	40	80	40	
	1/1	1/1	1/4	1/4	1/4	8	8	2	2	2	5	40	40	10	10	10
	1/1	1/1	1/4	1/2	1/4	8	8	2	4	2		40	40	10	20	10
	1/1	1/1	1/4	1/2	1/2	8	8	2	4	4		40	40	10	20	20
	1/1	1/1	1/4	1/1	1/4	8	8	2	8	2		40	40	10	40	10
	1/1	1/1	1/4	1/1	1/2	8	8	2	8	4		40	40	10	40	20
	1/1	1/1	1/4	1/1	1/1	8	8	2	8	8		40	40	10	40	40
	1/1	1/1	1/3	1/3	1/3	8	8	8/3	8/3	8/3		40	40	13	13	13
1/1	1/1	1/3	1/1	1/3	8	8	8/3	8	8/3	40		40	13	40	13	
1/1	1/1	1/3	1/1	1/1	8	8	8/3	8	8	40		40	13	40	40	
1/1	1/1	1/2	1/2	1/2	8	8	4	4	4	40		40	20	20	20	

4. クロック発振器 (CPG)

PLL 逡倍率	FRQCR の分周率設定					クロック比					クロック周波数 (MHz) *					
	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ	入力クロック	I ϕ	B ϕ	P ϕ	MI ϕ	MP ϕ
×8	1/1	1/1	1/2	1/1	1/2	8	8	4	8	4	5	40	40	20	40	20
	1/1	1/1	1/2	1/1	1/1	8	8	4	8	8		40	40	20	40	40
	1/1	1/1	1/1	1/1	1/1	8	8	8	8	8		40	40	40	40	40

【注】 * クロック周波数は、入力クロックの周波数を仮定した場合の値です。

- PLL 回路の逡倍率は×8のみです。分周器の分周率には、×1、×1/2、×1/3、×1/4、×1/8 が選択できます。これらは設定するクロックごとに、周波数制御レジスタで設定します。
- PLL 回路の出力周波数は、水晶発振子からの入力、または EXTAL 端子からの入力クロックの周波数に、PLL 回路の 8 倍の逡倍率を掛けた周波数になります。
- 分周器の入力は、常に PLL 回路の出力になります。
- 内部クロック (I ϕ) の周波数は、水晶発振子からの入力、または EXTAL 端子からの入力クロックの周波数に、PLL 回路の 8 倍の逡倍率と分周器の分周率を掛けた周波数になります。
内部クロック (I ϕ) の周波数は、最大動作周波数 (80MHz) 以下になるように設定してください。
- バスクロック (B ϕ) の周波数は、水晶発振子からの入力、または EXTAL 端子からの入力クロックの周波数に、PLL 回路の 8 倍の逡倍率と分周器の分周率を掛けた周波数になります。
バスクロック (B ϕ) の周波数は、40MHz 以下、および内部クロック (I ϕ) の周波数以下に設定してください。
- 周辺クロック (P ϕ) の周波数は、水晶発振子からの入力、または EXTAL 端子からの入力クロックの周波数に、PLL 回路の 8 倍の逡倍率と分周器の分周率を掛けた周波数になります。
周辺クロック (P ϕ) の周波数は、40MHz 以下、およびバスクロック (B ϕ) の周波数以下に設定してください。
- MTU2S および MTU2 を使用する場合、MTU2S クロック (MI ϕ) は内部クロック (I ϕ) の周波数以下、かつ MTU2 クロック (MP ϕ) の周波数以上になるように設定してください。また、MTU2 クロック (MP ϕ) は MTU2S クロック (MI ϕ) の周波数以下、バスクロック (B ϕ) の周波数以下、かつ周辺クロック (P ϕ) の周波数以上になるように設定してください。
MTU2S クロック (MI ϕ) および MTU2 クロック (MP ϕ) の周波数は、水晶発振子からの入力、または EXTAL 端子からの入力クロックの周波数に、PLL 回路の 8 倍の逡倍率と分周器の分周率を掛けた周波数になります。
- CK 端子の周波数は常にバスクロック (B ϕ) の周波数と等しくなります。

4. クロック発振器 (CPG)

4.4 レジスタの説明

CPG には以下のレジスタがあります。このレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 4.5 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
周波数制御レジスタ	FRQCR	R/W	H'36DB	H'FFFE800	16
発振停止検出制御レジスタ	OSCCR	R/W	H'00	H'FFFE814	8

4.4.1 周波数制御レジスタ (FRQCR)

FRQCR は、読み出し／書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、内部クロック (Iφ)、バスクロック (Bφ)、周辺クロック (Pφ)、MTU2S クロック (MIφ)、MTU2 クロック (MPφ) の周波数分周率の指定ができます。FRQCR はワードアクセスのみ可能です。

このレジスタは、パワーオンリセット時 (WDT オーバフローによるパワーオンリセットは除く) のみ初期化され、初期値は H'36DB となります。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	IFC[2:0]			BFC[2:0]			PFC[2:0]			MIFC[2:0]		MPFC[2:0]			
初期値:	0	0	1	1	0	1	1	0	1	1	0	1	1	0	1	1
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14~12	IFC[2:0]	011	R/W	内部クロック (Iφ) 周波数の分周率 PLL 回路の出力周波数に対する内部クロック (Iφ) の分周率を指定します。設定禁止の値を設定した場合、以後の動作は保証しません。 000 : ×1 倍 001 : ×1/2 倍 010 : ×1/3 倍 011 : ×1/4 倍 100 : ×1/8 倍 上記以外 : 設定禁止

4. クロック発振器 (CPG)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
11~9	BFC[2:0]	011	R/W	<p>バスクロック (Bφ) 周波数の分周率</p> <p>PLL 回路の出力周波数に対してのバスクロック (Bφ) の分周率を指定します。設定禁止の値を設定した場合、以後の動作は保証しません。</p> <p>000 : ×1 倍 001 : ×1/2 倍 010 : ×1/3 倍 011 : ×1/4 倍 100 : ×1/8 倍 上記以外 : 設定禁止</p>
8~6	PFC[2:0]	011	R/W	<p>周辺クロック (Pφ) 周波数の分周率</p> <p>PLL 回路の出力周波数に対しての周辺クロック (Pφ) の分周率を指定します。設定禁止の値を設定した場合、以後の動作は保証しません。</p> <p>000 : ×1 倍 001 : ×1/2 倍 010 : ×1/3 倍 011 : ×1/4 倍 100 : ×1/8 倍 上記以外 : 設定禁止</p>
5~3	MIFC[2:0]	011	R/W	<p>MTU2S クロック (MIφ) 周波数の分周率</p> <p>PLL 回路の出力周波数に対しての MTU2S クロック (MIφ) の分周率を指定します。設定禁止の値を設定した場合、以後の動作は保証しません。</p> <p>000 : ×1 倍 001 : ×1/2 倍 010 : ×1/3 倍 011 : ×1/4 倍 100 : ×1/8 倍 上記以外 : 設定禁止</p>
2~0	MPFC[2:0]	011	R/W	<p>MTU2 クロック (MPφ) 周波数の分周率</p> <p>PLL 回路の出力周波数に対しての MTU2 クロック (MPφ) の分周率を指定します。設定禁止の値を設定した場合、以後の動作は保証しません。</p> <p>000 : ×1 倍 001 : ×1/2 倍 010 : ×1/3 倍 011 : ×1/4 倍 100 : ×1/8 倍 上記以外 : 設定禁止</p>

4. クロック発振器 (CPG)

4.4.2 発振停止検出制御レジスタ (OSCCR)

OSCCR は、読み出し／書き込み可能な 8 ビットのレジスタで、発振停止検出フラグと外部端子へのフラグ出力の選択を行います。OSCCR はバイトアクセスのみ可能です。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	OSC STOP	-	OSC ERS
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~3	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	OSCSTOP	0	R	発振停止検出フラグ [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • 通常動作中にクロック入力の停止が検出されたとき • ソフトウェアスタンバイモードに移移したとき [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • $\overline{\text{RES}}$ 端子からのパワーオンリセット • ソフトウェアスタンバイモードから復帰するとき
1	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
0	OSCERS	0	R/W	発振停止検出フラグ出力選択 $\overline{\text{WDTOVF}}$ 端子から発振停止検出フラグ信号を出力するかを選択します。 0: $\overline{\text{WDTOVF}}$ 端子から WDT オーバフロー信号のみを出力します。 1: $\overline{\text{WDTOVF}}$ 端子から WDT オーバフロー信号と発振停止検出フラグ信号を出力します。

4.5 周波数変更方法

分周器の分周率を変えることによって、内部クロック、バスクロック、および周辺クロックの周波数と、MTU2Sクロック、MTU2クロックの周波数を変更することができます。これらは周波数制御レジスタ (FRQCR) によってソフトウェアで制御します。以下にこれらの方法について示します。

1. 初期状態では、IFC2~IFC0=H'011 (×1/4倍)、BFC2~BFC0=H'011 (×1/4倍)、PFC2~PFC0=H'011 (×1/4倍)、MIFC2~MIFC0=H'011 (×1/4倍)、MPFC2~MPFC0=H'011 (×1/4倍) になっています。
2. CPU、内蔵ROM、内蔵RAM以外のモジュールを停止させます。
3. IFC2~IFC0、BFC2~BFC0、PFC2~PFC0、MIFC2~MIFC0、MPFC2~MPFC0ビットを目的とする値に設定します。PLL回路の周波数通倍率は×8倍で一定のため、分周率の設定のみで周波数は決まります。このときの周波数の設定は、内部クロック (Iφ) ≥バスクロック (Bφ) ≥周辺クロック (Pφ) となるように設定してください。また、MTU2SクロックおよびMTU2クロックを使用する場合は、内部クロック (Iφ) ≥MTU2Sクロック (MIφ) ≥MTU2クロック (MPφ) ≥周辺クロック (Pφ) かつバスクロック (Bφ) ≥MTU2クロック (MPφ) となるように設定してください。

なお、FRQCRの書き換え処理は内蔵ROMまたは内蔵RAM上でプログラムを実行させてください。

4. FRQCR書き換え命令発行後、(1~24n) cyc+11Bφ+7Pφ後に切り替わります。

n : FRQCRのBFCビットで設定した分周率 (1、1/2、1/3、1/4、1/8)

cyc : EXTALをPLLで8通倍したクロック

【注】 (1~24n) は内部状態により変わります。

4. クロック発振器 (CPG)

4.6 発振器

クロックを供給する方法には、水晶発振子を接続する方法と外部クロックを入力する方法があります。

4.6.1 水晶発振子を接続する方法

水晶発振子を接続する場合の接続例を図 4.2 に示します。ダンピング抵抗 R_d は、表 4.6 に示すものを使用してください。また、水晶発振子は、周波数が発振 5~12.5MHz のものをお使いください。

なお、水晶と LSI の相性については、水晶メーカーとご相談いただきますようお願い致します。

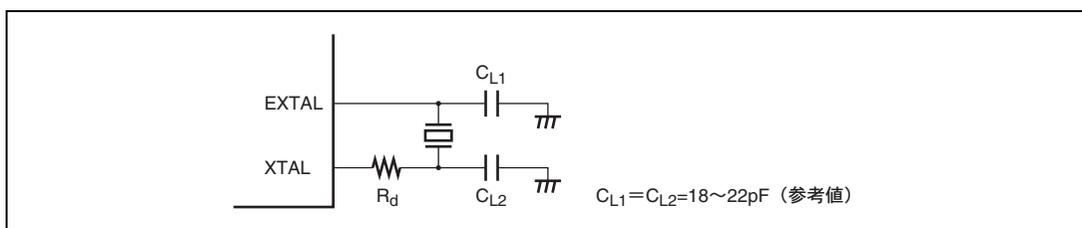


図 4.2 水晶発振子の接続例

表 4.6 ダンピング抵抗値 (参考値)

周波数 (MHz)	5	8	10	12.5
R_d (Ω) (参考値)	500	200	0	0

水晶発振子の等価回路を図 4.3 に示します。水晶発振子は表 4.7 に示す特性のものを使用してください。

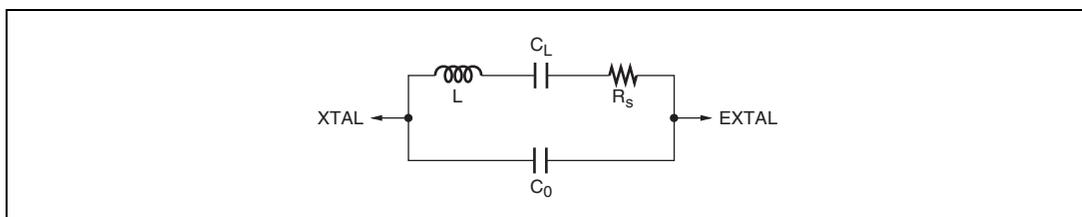


図 4.3 水晶発振子の等価回路

表 4.7 水晶発振子の特性

周波数 (MHz)	5	8	10	12.5
R_s Max. (Ω) (参考値)	120	80	60	50
C_0 Max. (pF) (参考値)	7			

4.6.2 外部クロックを入力する方法

外部クロック入力の接続例を図 4.4 に示します。ソフトウェアスタンバイモード時に外部クロックを止める場合、ハイレベルになるようにしてください。動作時は、外部入力クロックの周波数は 5~12.5MHz にしてください。XTAL 端子の寄生容量は 10pF 以下にしてください。

外部クロックを入力する場合でも、PLL 安定時間の確保のため、電源投入時やソフトウェアスタンバイ解除時は、発振安定時間以上待つようにしてください。



図 4.4 外部クロックの接続例

4.7 発振停止検出機能

本 CPG には、何らかのシステムの異常により発振器が停止した場合に備え、クロックの停止を検出する機能が備わっています。

EXTAL 入力が一定期間変化しないことを検出すると、OSCCR レジスタの OSCSTOP ビットを 1 にセットし、 $\overline{\text{RES}}$ 端子からのパワーオンリセット、またはソフトウェアスタンバイモード解除までその状態を保持します。このとき、OSCERS ビットが 1 に設定されていると、 $\overline{\text{WDTOVF}}$ 端子から発振停止検出フラグ信号を出力します。また、大電流ポート (MTU2 の TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、MTU2S の TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS がマルチプレクスされている端子) を PFC の設定にかかわらずハイインピーダンスにすることができます。詳細は「付録 A. 端子状態」を参照してください。

ソフトウェアスタンバイ状態でも、上記端子はハイインピーダンスにすることができます。詳細は「付録 A. 端子状態」を参照してください。ソフトウェアスタンバイ状態解除後は通常動作になります。また、ソフトウェアスタンバイ状態以外で発振が停止するような異常動作時には、その他の LSI 動作は不定となります。この場合、再度発振を開始しても、上記端子を含めて LSI 動作は不定となります。

なお、EXTAL 入力に変化しない場合でも、本 LSI の PLL 回路は 100kHz~10MHz (温度、動作電圧により変動します) で発振を続けます。

4.8 使用上の注意事項

4.8.1 発振子に関する注意事項

発振子に関する諸特性は、ユーザのボード設計に密接に関係しますので本章で案内する発振子の接続例を参考に、ユーザ側での十分な評価を実施してご使用願います。発振回路の回路定数は発振子、実装回路の浮遊容量などにより異なるため、発振子メーカーと十分ご相談の上決定してください。発振端子に印加される電圧が最大定格を超えないようにしてください。

4.8.2 ボード設計上の注意事項

本 LSI では輻射ノイズ対策を実施しておりますが、さらなる輻射ノイズ低減が必要な場合は、多層基板にし、システムグランド専用層を設けることをお勧めします。

水晶発振子を使用する場合は、発振子および負荷容量はできるだけ XTAL、EXTAL 端子の近くに配置してください。図 4.5 に示すように発振回路の近くには信号線を通過させないでください。誘導により正しい発振ができなくなることがあります。

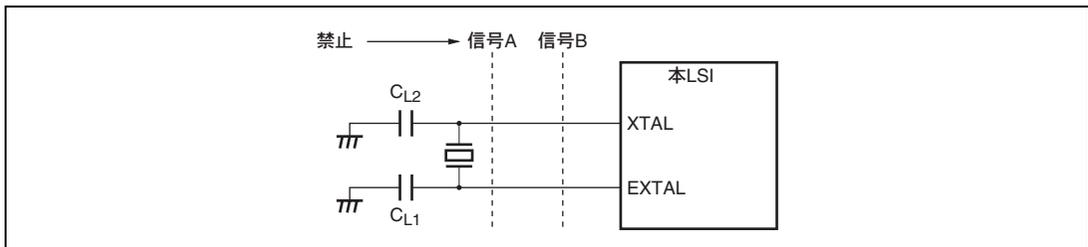


図 4.5 発振回路部のボード設計に関する注意事項

PLL 回路の外付け推奨回路を図 4.6 に示します。PLL_{VSS}とV_{CC}、V_{SS}はボードの電源供給元から分離し、端子の近くにバイパスコンデンサCBとCPBを必ず挿入してください。

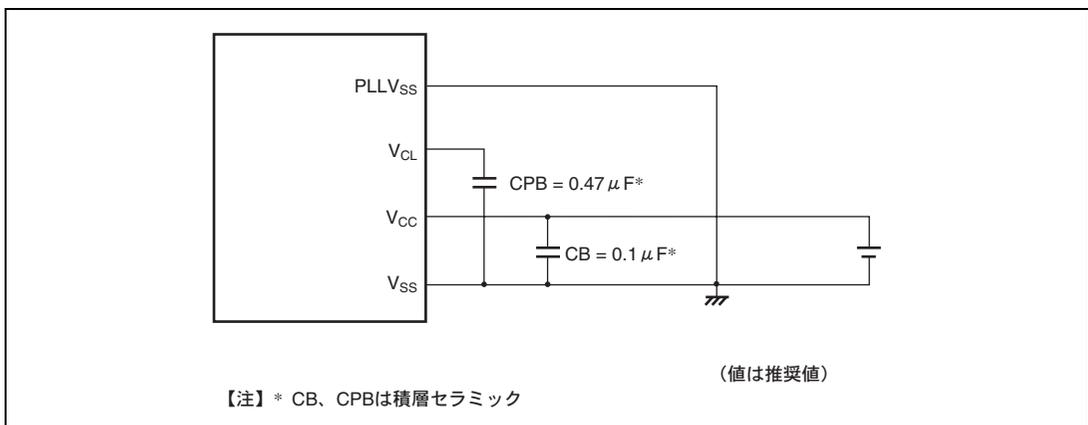


図 4.6 PLL回路の外付け推奨回路

4. クロック発振器 (CPG)

5. 例外処理

5.1.2 例外処理の動作

各例外要因は表 5.2 に示すタイミングで検出され、処理が開始されます。

表 5.2 例外要因検出と例外処理開始タイミング

例外処理		要因検出および処理開始タイミング
リセット	パワーオンリセット	RES 端子のローレベルからハイレベルへの変化、または WDT のオーバフローで開始される
	マニュアルリセット	MRES 端子のローレベルからハイレベルへの変化、または WDT のオーバフローで開始される
アドレスエラー		命令のデコードステージ時に検出され、この前までに実行中の命令が完了後開始される
割り込み		
命令	トラップ命令	TRAPA 命令の実行により開始される
	一般不当命令	遅延分岐命令（遅延スロット）以外にある未定義コードがデコードされると開始される
	スロット不当命令	遅延分岐命令（遅延スロット）に配置された未定義コードまたは PC を書き換える命令がデコードされると開始される

例外処理が起動されると、CPU は次のように動作します。

(1) リセットによる例外処理

プログラムカウンタ (PC) とスタックポインタ (SP) の初期値を例外処理ベクタテーブル (PC、SP をそれぞれ、パワーオンリセット時は H'00000000 番地、H'00000004 番地、マニュアルリセット時は H'00000008 番地、H'0000000C 番地) から取り出します。例外処理ベクタテーブルについては、「5.1.3 例外処理ベクタテーブル」を参照してください。次にベクタベースレジスタ (VBR) を H'00000000 に、ステータスレジスタ (SR) の割り込みマスクビット (I3~I0) を HF (B'1111) にセットします。例外処理ベクタテーブルから取り出した PC のアドレスからプログラムの実行を開始します。

(2) アドレスエラー、割り込み、命令による例外処理

SR と PC を R15 で示すスタック上に退避します。割り込み例外処理の場合、割り込み優先レベルを SR の割り込みマスクビット (I3~I0) に書き込みます。アドレスエラー、命令による例外処理の場合、I3~I0 ビットは影響を受けません。次に例外処理ベクタテーブルからスタートアドレスを取り出し、そのアドレスからプログラムの実行を開始します。

5.1.3 例外処理ベクタテーブル

例外処理実行前には、あらかじめ例外処理ベクタテーブルが、メモリ上に設定されている必要があります。例外処理ベクタテーブルには、例外サービスルーチンの開始アドレスを格納しておきます（リセット例外処理のテーブルには、PC と SP の初期値を格納しておきます）。

各例外要因には、それぞれ異なるベクタ番号とベクタテーブルアドレスオフセットが割り当てられています。ベクタテーブルアドレスは、対応するベクタ番号やベクタテーブルアドレスオフセットから算出されます。例外処理では、このベクタテーブルアドレスが示す例外処理ベクタテーブルから、例外サービスルーチンのスタートアドレスが取り出されます。

ベクタ番号とベクタテーブルアドレスオフセットを表 5.3 に、ベクタテーブルアドレスの算出法を表 5.4 に示します。

表 5.3 例外処理ベクタテーブル

例外要因		ベクタ番号	ベクタテーブルアドレスオフセット
パワーオンリセット	PC	0	H'00000000 ~ H'00000003
	SP	1	H'00000004 ~ H'00000007
マニュアルリセット	PC	2	H'00000008 ~ H'0000000B
	SP	3	H'0000000C ~ H'0000000F
一般不当命令		4	H'00000010 ~ H'00000013
(システム予約)		5	H'00000014 ~ H'00000017
スロット不当命令		6	H'00000018 ~ H'0000001B
(システム予約)		7	H'0000001C ~ H'0000001F
		8	H'00000020 ~ H'00000023
CPU アドレスエラー		9	H'00000024 ~ H'00000027
DTC アドレスエラー		10	H'00000028 ~ H'0000002B
割り込み	NMI	11	H'0000002C ~ H'0000002F
	ユーザブレイク* ¹	12	H'00000030 ~ H'00000033
(システム予約)		13	H'00000034 ~ H'00000037
		⋮	⋮
		31	H'0000007C ~ H'0000007F
トラップ命令 (ユーザベクタ)		32	H'00000080 ~ H'00000083
		⋮	⋮
		63	H'000000FC ~ H'000000FF

5. 例外処理

例外要因	ベクタ番号	ベクタテーブルアドレスオフセット
割り込み	IRQ0	H'00000100 ~ H'00000103
	IRQ1	H'00000104 ~ H'00000107
	IRQ2	H'00000108 ~ H'0000010B
	IRQ3	H'0000010C ~ H'0000010F
(システム予約)	68	H'00000110 ~ H'00000113
	69	H'00000114 ~ H'00000117
	70	H'00000118 ~ H'0000011B
	71	H'0000011C ~ H'0000011F
内蔵周辺モジュール*2	72	H'00000120 ~ H'00000123
	⋮	⋮
	255	H'000003FC ~ H'000003FF

【注】 *1 SH7136/SH7137 のみ

*2 各内蔵周辺モジュール割り込みのベクタ番号とベクタテーブルオフセットは「第 6 章 割り込みコントローラ (INTC)」の表 6.3 を参照してください。

表 5.4 例外処理ベクタテーブルアドレスの算出法

例外要因	ベクタテーブルアドレス算出法
リセット	ベクタテーブルアドレス = (ベクタテーブルアドレスオフセット) = (ベクタ番号) × 4
アドレスエラー、 割り込み、命令	ベクタテーブルアドレス = VBR + (ベクタテーブルアドレスオフセット) = VBR + (ベクタ番号) × 4

【注】 VBR: ベクタベースレジスタ

ベクタテーブルアドレスオフセット: 表 5.3 を参照

ベクタ番号: 表 5.3 を参照

5.2 リセット

5.2.1 リセットの種類

リセットは最も優先順位の高い例外処理要因です。リセットには、パワーオンリセットとマニュアルリセットの2種類があります。表 5.5 に示すように、パワーオンリセット、マニュアルリセットのどちらでも CPU 状態は初期化されます。また、パワーオンリセットで内蔵周辺モジュールのレジスタが初期化されるのに対し、マニュアルリセットでは初期化されません。

表 5.5 リセット状態

種類	リセット状態への遷移条件			内部状態		
	RES	WDT オーバフロー	MRES	CPU/INTC	内蔵周辺モジュール	POE、PFC、I/O ポート
パワーオンリセット	ロー	—	—	初期化	初期化	初期化
	ハイ	オーバフロー	ハイ	初期化	初期化	初期化
マニュアルリセット	ハイ	オーバフローしていない	ロー	初期化	初期化しない	初期化しない

5.2.2 パワーオンリセット

(1) $\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセット

$\overline{\text{RES}}$ 端子をローレベルにすると、本 LSI はパワーオンリセット状態になります。本 LSI を確実にリセットするために、電源投入時またはスタンバイ時（クロックが停止している場合は発振安定時間の間、クロックが動作している場合は最低 20tcyc の間 $\overline{\text{RES}}$ 端子をローレベルに保持してください。パワーオンリセット状態では、CPU の内部状態と内蔵周辺モジュールのレジスタがすべて初期化されます。パワーオンリセット状態での各端子の状態は「付録 A. 端子状態」を参照してください。

パワーオンリセット状態で、 $\overline{\text{RES}}$ 端子を一定期間ローレベルに保持した後ハイレベルにすると、パワーオンリセット例外処理が開始されます。このとき、CPU は次のように動作します。

1. プログラムカウンタ（PC）の初期値（実行開始アドレス）を、例外処理ベクタテーブルから取り出します。
2. スタックポインタ（SP）の初期値を、例外処理ベクタテーブルから取り出します。
3. ベクタベースレジスタ（VBR）をH'00000000にクリアし、ステータスレジスタ（SR）の割り込みマスクビット（I3~I0）をH'F（B'1111）にセットします。
4. 例外処理ベクタテーブルから取り出した値をそれぞれPCとSPに設定し、プログラムの実行を開始します。

なお、パワーオンリセット処理は、システムの電源投入時、必ず行うようにしてください。

5. 例外処理

(2) WDT によるパワーオンリセット

WDT のウォッチドッグタイマモードでパワーオンリセットを発生する設定にし、WDT の WTCNT がオーバフローするとパワーオンリセット状態になります。

このとき、WDT によるリセットでは、クロック発振器 (CPG) の周波数制御レジスタ (FRQCR)、ウォッチドッグタイマ (WDT) のレジスタは初期化されません ($\overline{\text{RES}}$ 端子からのパワーオンリセットのみで初期化されます)。

また、 $\overline{\text{RES}}$ 端子からの入力信号によるリセットと WDT のオーバフローによるリセットが同時に発生したときは $\overline{\text{RES}}$ 端子によるリセットが優先され、WTCSR の WOVF ビットは 0 にクリアされます。WDT によるパワーオンリセット処理が開始されると CPU は次のように動作します。

1. プログラムカウンタ (PC) の初期値 (実行開始アドレス) を、例外処理ベクタテーブルから取り出します。
2. スタックポインタ (SP) の初期値を、例外処理ベクタテーブルから取り出します。
3. ベクタベースレジスタ (VBR) を H'00000000 にクリアし、ステータスレジスタ (SR) の割り込みマスクビット (I3~I0) を H'F (B'1111) にセットします。
4. 例外処理ベクタテーブルから取り出した値をそれぞれ PC と SP に設定し、プログラムの実行を開始します。

5.2.3 マニュアルリセット

$\overline{\text{RES}}$ 端子がハイレベルのとき $\overline{\text{MRES}}$ 端子をローレベルにすると、本 LSI はマニュアルリセット状態になります。本 LSI を確実にリセットするために最低、ソフトウェアスタンバイ時 (クロックが停止している場合) は WDT で設定している発振安定時間より長く、クロックが動作している場合は最低 20tcyc の間 $\overline{\text{MRES}}$ 端子をローレベルに保持してください。マニュアルリセット状態では、CPU の内部状態が初期化されます。内蔵周辺モジュールの各レジスタは初期化されません。バスサイクルの途中でマニュアルリセット状態にすると、バスサイクルの終了を待ってからマニュアルリセット例外処理を開始します。したがって、マニュアルリセットによってバスサイクルが途中で止まることはありません。ただし、 $\overline{\text{MRES}}$ をいったんローレベルにしたら、バスサイクルが終了し、マニュアルリセット状態に入るまで、ローレベルを保持してください (最長バスサイクル以上の間、ローレベルにしてください)。マニュアルリセット状態での各端子の状態は「付録 A. 端子状態」を参照してください。

マニュアルリセット状態で、 $\overline{\text{MRES}}$ 端子を一定期間ローレベルに保持した後ハイレベルにすると、マニュアルリセット例外処理が開始されます。このとき、CPU はパワーオンリセット例外処理と同じ手順で動作します。

5.3 アドレスエラー

5.3.1 アドレスエラー発生要因

アドレスエラーは、表 5.6 に示すように命令フェッチ、データ読み出し／書き込み時に発生します。

表 5.6 バスサイクルとアドレスエラー

バスサイクル		バスサイクルの内容	アドレスエラーの発生
種類	バスマスタ		
命令フェッチ	CPU	偶数アドレスから命令をフェッチ	なし（正常）
		奇数アドレスから命令をフェッチ	アドレスエラー発生
		内蔵周辺モジュール空間以外から命令をフェッチ	なし（正常）
		内蔵周辺モジュール空間から命令をフェッチ	アドレスエラー発生
		シングルチップモード時に外部メモリ空間から命令をフェッチ	アドレスエラー発生
データ読み出し／書き込み	CPU または DTC	ワードデータを偶数アドレスからアクセス	なし（正常）
		ワードデータを奇数アドレスからアクセス	アドレスエラー発生
		ロングワードデータをロングワード境界からアクセス	なし（正常）
		ロングワードデータをロングワード境界以外からアクセス	アドレスエラー発生
		ワードデータ、バイトデータを内蔵周辺モジュール空間でアクセス	なし（正常）
		ロングワードデータを 16 ビットの内蔵周辺モジュール空間でアクセス	なし（正常）
		ロングワードデータを 8 ビットの内蔵周辺モジュール空間でアクセス	なし（正常）
シングルチップモード時に外部メモリ空間をアクセス	アドレスエラー発生		

5.3.2 アドレスエラー例外処理

アドレスエラーが発生すると、アドレスエラーを起こしたバスサイクルが終了し、実行中の命令が完了してからアドレスエラー例外処理が開始されます。このとき、CPU は次のように動作します。

1. ステータスレジスタ（SR）をスタックに退避します。
2. プログラムカウンタ（PC）をスタックに退避します。退避する PC の値は、本例外を発生させた命令のアドレスです。ただし、本例外を発生させた命令が遅延スロットに配置されている場合は、直前の遅延分岐命令のアドレスが退避されます。
3. 発生したアドレスエラーに対応する例外処理ベクタテーブルから例外サービスルーチンスタートアドレスを取り出し、そのアドレスからプログラムを実行します。このときのジャンプは遅延分岐ではありません。

5. 例外処理

5.4 割り込み

5.4.1 割り込み要因

割り込み例外処理を起動させる要因には、表 5.7 に示すように NMI、ユーザブレイク、IRQ、内蔵周辺モジュールがあります。

表 5.7 割り込み要因

種類	要求元	要因数
NMI	NMI 端子 (外部からの入力)	1
ユーザブレイク*	ユーザブレイクコントローラ (UBC)	1
IRQ	IRQ0~IRQ3 端子 (外部からの入力)	4
内蔵周辺モジュール	マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)	28
	マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)	13
	データトランスファコントローラ (DTC)	1
	ウォッチドッグタイマ (WDT)	1
	A/D 変換器 (A/D_0、A/D_1)	2
	コンペアマッチタイマ (CMT_0、CMT_1)	2
	シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI_0、SCI_1、SCI_2)	12
	ポートアウトプットイネーブル (POE)	3
	シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)	3
	I ² C バスインタフェース 2 (I ² C2)	5
コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)	5	

【注】 * SH7136/SH7137 のみ

各割り込み要因には、それぞれ異なるベクタ番号とベクタテーブルオフセットが割り当てられています。ベクタ番号とベクタテーブルアドレスオフセットについては「第 6 章 割り込みコントローラ (INTC)」の表 6.3 を参照してください。

5.4.2 割り込み優先順位

割り込み要因には優先順位が設けられており、複数の割り込みが同時に発生した場合（多重割り込み）、割り込みコントローラ（INTC）によって優先順位が判定され、その判定結果に従って例外処理が起動されます。

割り込み要因の優先順位は、優先レベル 0～16 の値で表され、優先レベル 0 が最低で、優先レベル 16 が最高です。NMI 割り込みは、優先レベル 16 のマスクできない最優先の割り込みで、常に受け付けられます。ユーザブ레이크割り込みの優先レベルは 15 です。IRQ 割り込みと内蔵周辺モジュール割り込みの優先レベルは、INTC のインタラプトプライオリティレジスタ A、D～F、H～M（IPRA、IPRD～IPRF、IPRH～IPRM）で自由に設定することができます（表 5.8）。設定できる優先レベルは 0～15 で、優先レベル 16 は設定できません。IPRA、IPRD～IPRF、IPRH～IPRM については「6.3.4 インタラプトプライオリティレジスタ A、D～F、H～M（IPRA、IPRD～IPRF、IPRH～IPRM）」を参照してください。

表 5.8 割り込み優先順位

種類	優先レベル	備考
NMI	16	優先レベル固定、マスク不可能
ユーザブ레이크*	15	優先レベル固定
IRQ	0～15	割り込み優先レベル設定レジスタ A、D～F、H～M （IPRA、IPRD～IPRF、IPRH～IPRM）により設定
内蔵周辺モジュール		

【注】 * SH7136/SH7137 のみ

5.4.3 割り込み例外処理

割り込みが発生すると、割り込みコントローラ（INTC）によって優先順位が判定されます。NMI は常に受け付けられますが、それ以外の割り込みは、その優先レベルがステータスレジスタ（SR）の割り込みマスクビット（I3～I0）に設定されている優先レベルより高い場合だけ受け付けられます。

割り込みが受け付けられると割り込み例外処理が開始されます。割り込み例外処理では、CPU は SR とプログラムカウンタ（PC）をスタックに退避し、受け付けた割り込みの優先レベル値を SR の I3～I0 ビットに書き込みます。ただし、NMI の場合優先レベルは 16 ですが、I3～I0 ビットに設定される値は HF（レベル 15）です。次に、受け付けた割り込みに対応する例外処理ベクタテーブルから例外サービスルーチン開始アドレスを取り出し、そのアドレスにジャンプして実行を開始します。割り込み例外処理については「6.6 動作説明」を参照してください。

5. 例外処理

5.5 命令による例外

5.5.1 命令による例外の種類

例外処理を起動する命令には、表 5.9 に示すように、トラップ命令、スロット不当命令、一般不当命令があります。

表 5.9 命令による例外の種類

種類	要因となる命令	備考
トラップ命令	TRAPA	
スロット不当命令*	遅延分岐命令直後（遅延スロット）に配置された未定義コードまたは PC を書き換える命令	遅延分岐命令：JMP、JSR、BRA、BSR、RTS、RTE、BF/S、BT/S、BSRF、BRAAF PC を書き換える命令：JMP、JSR、BRA、BSR、RTS、RTE、BT、BF、TRAPA、BF/S、BT/S、BSRF、BRAAF、LDC Rm,SR、LDC.L@Rm+,SR
一般不当命令*	遅延スロット以外にある未定義コード	

【注】 * H'F000～H'FFFF 以外の未定義命令をデコードした場合には動作を保証しません。

5.5.2 トラップ命令

TRAPA 命令を実行すると、トラップ命令例外処理が開始されます。このとき、CPU は次のように動作します。

1. ステータスレジスタ（SR）をスタックに退避します。
2. プログラムカウンタ（PC）をスタックに退避します。退避するPCの値は、TRAPA命令の次命令の先頭アドレスです。
3. 例外サービスルーチンスタートアドレスを、TRAPA命令で指定したベクタ番号に対応する例外処理ベクタテーブルから取り出し、そのアドレスにジャンプして、プログラムの実行を開始します。このときのジャンプは遅延分岐ではありません。

5.5.3 スロット不当命令

遅延分岐命令の直後に配置された命令のことを「遅延スロットに配置された命令」と呼びます。遅延スロットに配置された命令が未定義コードのとき、この未定義コードがデコードされるとスロット不当命令例外処理が開始されます。また、遅延スロットに配置された命令が PC を書き換える命令のときも、この PC を書き換える命令がデコードされるとスロット不当命令例外処理が開始されます。スロット不当命令例外処理のとき、CPU は次のように動作します。

1. SRをスタックに退避します。
2. PCをスタックに退避します。退避するPCの値は、未定義コードまたはPCを書き換える命令の直前にある遅延分岐命令のアドレスです。
3. 例外サービスルーチンスタートアドレスを、発生した例外に対応する例外処理ベクタテーブルから取り出し、そのアドレスにジャンプして、プログラムの実行を開始します。このときのジャンプは遅延分岐ではありません。

5.5.4 一般不当命令

遅延分岐命令の直後（遅延スロット）以外に配置された未定義コードをデコードすると、一般不当命令例外処理が開始されます。このとき、CPU はスロット不当命令例外処理と同じ手順で動作します。ただし、退避する PC の値は、スロット不当命令例外処理と異なり、この未定義コードの先頭アドレスになります。

5. 例外処理

5.6 例外処理の受け付け

リセットを除くすべての例外要因は表 5.10 に示すように遅延スロット、または割り込み禁止命令の直後に発生すると、すぐに受け付けられず保留される場合があります。この場合、例外を受け付けられる命令がデコードされたときに受け付けられます。

表 5.10 遅延スロット、割り込み禁止命令直後の例外要因発生

発生した時点	例外要因				
	アドレスエラー	一般不当命令	スロット不当命令	トラップ命令	割り込み
遅延スロット	× ^{*2}	—	× ^{*2}	—	× ^{*3}
割り込み禁止命令 ^{*1} の直後	○	○	○	○	× ^{*4}

【記号説明】 ○：受け付けられる。

×：受け付けられない。

—：あり得ないケースです。

【注】 *1 割り込み禁止命令：LDC、LDC.L、STC、STC.L、LDS、LDS.L、STS、STS.L

*2 遅延分岐命令実行前に受け付けられます。ただし、RTE 命令の遅延スロットでアドレスエラー、スロット不当命令が発生すると動作は保証されません。

*3 遅延分岐後（遅延スロット命令と遅延分岐先命令の間）に受け付けられます。

*4 割り込み禁止命令の直後の命令実行後（割り込み禁止命令の直後の命令とさらにその次の命令の間）に受け付けられます。

5.7 例外処理後のスタックの状態

例外処理終了後のスタックの状態は、表 5.11 に示すようになります。

表 5.11 例外処理終了後のスタックの状態

種類	スタックの状態	種類	スタックの状態
アドレス エラー (例外発生 の原因とな った命令が 遅延スロッ トにある場 合)	<p>遅延分岐命令の アドレス (32ビット)</p> <p>SR (32ビット)</p>	アドレス エラー (前記以外 の場合)	<p>例外の原因となった (32ビット) 命令のアドレス</p> <p>SR (32ビット)</p>
割り込み	<p>実行済命令の 次命令アドレス (32ビット)</p> <p>SR (32ビット)</p>	トラップ 命令	<p>TRAPA命令の 次命令アドレス (32ビット)</p> <p>SR (32ビット)</p>
スロット 不当命令	<p>遅延分岐命令の アドレス (32ビット)</p> <p>SR (32ビット)</p>	一般不当 命令	<p>一般不当命令の アドレス (32ビット)</p> <p>SR (32ビット)</p>

5.8 使用上の注意事項

5.8.1 スタックポインタ (SP) の値

SP の値は必ず 4 の倍数になるようにしてください。SP が 4 の倍数以外るとき、例外処理でスタックがアクセスされるとアドレスエラーが発生します。

5.8.2 ベクタベースレジスタ (VBR) の値

VBR の値は必ず 4 の倍数になるようにしてください。VBR が 4 の倍数以外るとき、例外処理でスタックがアクセスされるとアドレスエラーが発生します。

5.8.3 アドレスエラー例外処理のスタッキングで発生するアドレスエラー

SP が 4 の倍数になっていないと、例外処理 (割り込みなど) のスタッキングでアドレスエラーが発生し、その例外処理終了後、アドレスエラー例外処理に移ります。アドレスエラー例外処理でのスタッキングでもアドレスエラーが発生しますが、無限にアドレスエラー例外処理によるスタッキングが続かないように、そのときのアドレスエラーは受け付けなくなっています。これにより、プログラムの制御をアドレスエラー例外サービスルーチンに移すことができ、エラー処理を行うことができます。

なお、例外処理のスタッキングでアドレスエラーが発生した場合、スタッキングのバスサイクル (ライト) は実行されます。SR と PC のスタッキングでは、SP がそれぞれ -4 されるので、スタッキング終了後も SP の値は 4 の倍数になっていません。また、スタッキング時に出力されるアドレスの値は SP の値に対して下位 2 ビットを 0 に丸めたものが出力されます。このとき、スタッキングされたライトデータは不定です。

5.8.4 スロット不当命令例外処理に関する注意事項

本 LSI のスロット不当命令例外処理の仕様で、従来の SH-2 と異なる点があります。

- 従来のSH-2 : LDC Rm,SR、LDC.L @Rm+,SRをスロット不当命令の対象としません。
- 本LSI : LDC Rm,SR、LDC.L @Rm+,SRをスロット不当命令の対象とします。

本件に関する弊社ソフトウェア製品の対応状況を以下に示します。

(1) コンパイラ

V.4 以降のコンパイラは、当該命令を遅延スロットに配置しません。

(2) μ ITRON 仕様リアルタイム OS

(a) HI7000/4、HI-SH7

OS 内には、当該命令は遅延スロットに存在しません。

(b) HI7000

OS 内に当該命令が遅延スロットに存在するため、本 LSI ではスロット不当命令が発生します。

(c) その他

アセンブラで記述した場合やオブジェクトのミドルウェアを導入する場合、本 LSI ではスロット不当命令が発生する可能性があります。

なお、当該命令列を抽出するチェックプログラム（チェッカ）を弊社ウェブサイトの製品個別情報ページに掲載していますので、該当する可能性がある場合は、ホームページよりチェッカをダウンロードしてご確認ください。

5. 例外处理

6. 割り込みコントローラ (INTC)

割り込みコントローラ (INTC) は、割り込み要因の優先順位を判定し、CPU への割り込み要求を制御します。

6.1 特長

- 割り込み優先順位を16レベル設定可能
- NMIノイズキャンセラ機能
- 割り込みが発生したことを外部へ出力可能 (IRQOUT端子)

6. 割り込みコントローラ (INTC)

図 6.1 に INTC のブロック図を示します。

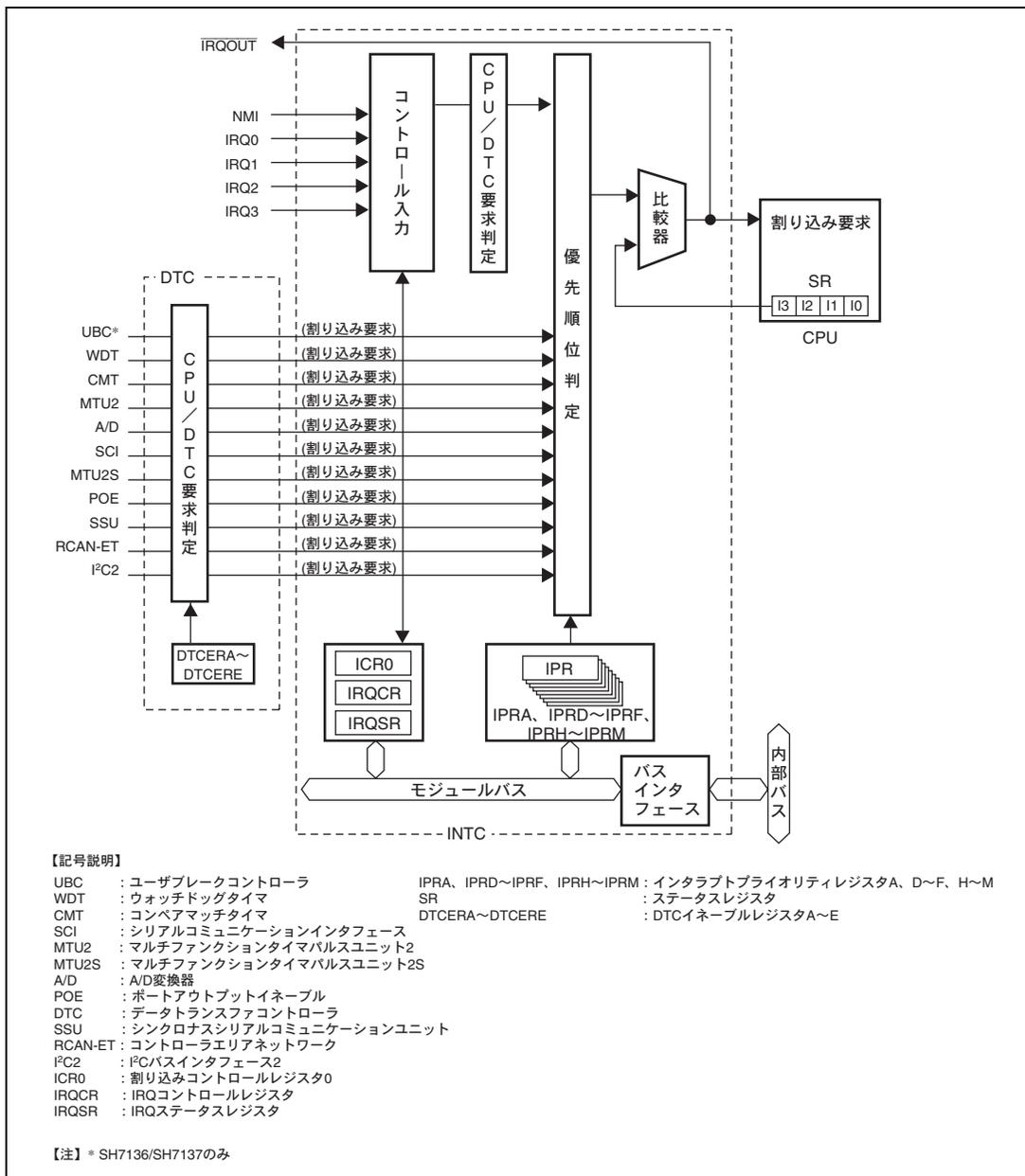


図 6.1 INTC のブロック図

6.2 入出力端子

INTC の端子を表 6.1 に示します。

表 6.1 端子構成

名称	端子名	入出力	機能
ノンマスクブル割り込み入力端子	NMI	入力	マスク不可能な割り込み要求信号を入力
割り込み要求入力端子	IRQ0~IRQ3	入力	マスク可能な割り込み要求信号を入力
割り込み要求出力端子	$\overline{\text{IRQOUT}}$	出力	割り込み要因の発生を知らせる信号を出力

6. 割り込みコントローラ (INTC)

6.3 レジスタの説明

INTC には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 6.2 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
割り込みコントロールレジスタ 0	ICR0	R/W	H'x000	H'FFFFFFE900	8、16
IRQ コントロールレジスタ	IRQCR	R/W	H'0000	H'FFFFFFE902	8、16
IRQ ステータスレジスタ	IRQSR	R/W	H'Fx00	H'FFFFFFE904	8、16
インタラプトプライオリティレジスタ A	IPRA	R/W	H'0000	H'FFFFFFE906	8、16
インタラプトプライオリティレジスタ D	IPRD	R/W	H'0000	H'FFFFFFE982	16
インタラプトプライオリティレジスタ E	IPRE	R/W	H'0000	H'FFFFFFE984	16
インタラプトプライオリティレジスタ F	IPRF	R/W	H'0000	H'FFFFFFE986	16
インタラプトプライオリティレジスタ H	IPRH	R/W	H'0000	H'FFFFFFE98A	16
インタラプトプライオリティレジスタ I	IPRI	R/W	H'0000	H'FFFFFFE98C	16
インタラプトプライオリティレジスタ J	IPRJ	R/W	H'0000	H'FFFFFFE98E	16
インタラプトプライオリティレジスタ K	IPRK	R/W	H'0000	H'FFFFFFE990	16
インタラプトプライオリティレジスタ L	IPRL	R/W	H'0000	H'FFFFFFE992	16
インタラプトプライオリティレジスタ M	IPRM	R/W	H'0000	H'FFFFFFE994	16

6.3.1 割り込みコントロールレジスタ 0 (ICR0)

ICR0 は、16 ビットのレジスタで、外部割り込み入力端子 NMI の入力信号検出モードを設定し、NMI 端子への入力レベルを示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	NMIL	-	-	-	-	-	-	NMIE	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	*	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R	R	R	R	R	R	R	R

【注】* NMI端子がハイレベルのとき1、ローレベルのとき0です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	NMIL	*	R	NMI 入力レベル NMI 端子に入力されている信号のレベルが設定されます。このビットを読むことによって、NMI 端子のレベルを知ることができます。書き込みは無効です。 0: NMI 端子にローレベルが入力されている 1: NMI 端子にハイレベルが入力されている
14~9	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
8	NMIE	0	R/W	NMI エッジセレクト 0: NMI 入力の立ち下がりエッジで割り込み要求を検出 1: NMI 入力の立ち上がりエッジで割り込み要求を検出
7~0	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

6.3.2 IRQ コントロールレジスタ (IRQCR)

IRQCR は、16 ビットのレジスタで、外部割り込み入力端子 IRQ0~IRQ3 の入力信号検出モードを設定します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	IRQ31S	IRQ30S	IRQ21S	IRQ20S	IRQ11S	IRQ10S	IRQ01S	IRQ00S
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W							

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

6. 割り込みコントローラ (INTC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7 6	IRQ31S IRQ30S	0 0	R/W R/W	<p>IRQ3 センスセレクト</p> <p>IRQ3 端子に対する割り込み信号をローレベル、立ち下がりエッジ、立ち上がりエッジ、両エッジのどれで検出するかを選択します。</p> <p>00 : IRQ3 入力のローレベルで割り込み要求を検出 01 : IRQ3 入力の立ち下がりエッジで割り込み要求を検出 10 : IRQ3 入力の立ち上がりエッジで割り込み要求を検出 11 : IRQ3 入力の両エッジで割り込み要求を検出</p>
5 4	IRQ21S IRQ20S	0 0	R/W R/W	<p>IRQ2 センスセレクト</p> <p>IRQ2 端子に対する割り込み信号をローレベル、立ち下がりエッジ、立ち上がりエッジ、両エッジのどれで検出するかを選択します。</p> <p>00 : IRQ2 入力のローレベルで割り込み要求を検出 01 : IRQ2 入力の立ち下がりエッジで割り込み要求を検出 10 : IRQ2 入力の立ち上がりエッジで割り込み要求を検出 11 : IRQ2 入力の両エッジで割り込み要求を検出</p>
3 2	IRQ11S IRQ10S	0 0	R/W R/W	<p>IRQ1 センスセレクト</p> <p>IRQ1 端子に対する割り込み信号をローレベル、立ち下がりエッジ、立ち上がりエッジ、両エッジのどれで検出するかを選択します。</p> <p>00 : IRQ1 入力のローレベルで割り込み要求を検出 01 : IRQ1 入力の立ち下がりエッジで割り込み要求を検出 10 : IRQ1 入力の立ち上がりエッジで割り込み要求を検出 11 : IRQ1 入力の両エッジで割り込み要求を検出</p>
1 0	IRQ01S IRQ00S	0 0	R/W R/W	<p>IRQ0 センスセレクト</p> <p>IRQ0 端子に対する割り込み信号をローレベル、立ち下がりエッジ、立ち上がりエッジ、両エッジのどれで検出するかを選択します。</p> <p>00 : IRQ0 入力のローレベルで割り込み要求を検出 01 : IRQ0 入力の立ち下がりエッジで割り込み要求を検出 10 : IRQ0 入力の立ち上がりエッジで割り込み要求を検出 11 : IRQ0 入力の両エッジで割り込み要求を検出</p>

6.3.3 IRQ ステータスレジスタ (IRQSR)

IRQSR は、16 ビットのレジスタで、外部割り込み入力端子 IRQ0～IRQ3 状態と割り込み要求のステータスを示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	IRQ3L	IRQ2L	IRQ1L	IRQ0L	-	-	-	-	IRQ3F	IRQ2F	IRQ1F	IRQ0F
初期値:	1	1	1	1	*	*	*	*	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

【注】* 対応するIRQ端子がハイレベルのとき1、ローレベルのとき0です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15～12	—	すべて1	R	リザーブビット 読み出すと常に1が読み出されます。書き込む値も常に1にしてください。
11	IRQ3L	*	R	IRQ3 の端子状態を示します。 0: IRQ3 端子にローレベルが入力されている 1: IRQ3 端子にハイレベルが入力されている
10	IRQ2L	*	R	IRQ2 の端子状態を示します。 0: IRQ2 端子にローレベルが入力されている 1: IRQ2 端子にハイレベルが入力されている
9	IRQ1L	*	R	IRQ1 の端子状態を示します。 0: IRQ1 端子にローレベルが入力されている 1: IRQ1 端子にハイレベルが入力されている
8	IRQ0L	*	R	IRQ0 の端子状態を示します。 0: IRQ0 端子にローレベルが入力されている 1: IRQ0 端子にハイレベルが入力されている
7～4	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

6. 割り込みコントローラ (INTC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
3	IRQ3F	0	R/W	<p>IRQ3 割り込み要求ステータスを示します。</p> <p>レベル検出を設定している場合</p> <p>0 : IRQ3 割り込み要求なし</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ3 端子へのハイレベル入力 <p>1 : IRQ3 割り込み要求あり</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ3 端子へのローレベル入力 <p>エッジ検出を設定している場合</p> <p>0 : IRQ3 割り込み要求を未検出</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ3F=1 の状態を読み出した後の 0 書き込み • IRQ3 割り込みの受け付け <p>1 : IRQ3 割り込み要求を検出済み</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ3 端子での指定エッジ検出
2	IRQ2F	0	R/W	<p>IRQ2 割り込み要求ステータスを示します。</p> <p>レベル検出を設定している場合</p> <p>0 : IRQ2 割り込み要求なし</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ2 端子へのハイレベル入力 <p>1 : IRQ2 割り込み要求あり</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ2 端子へのローレベル入力 <p>エッジ検出を設定している場合</p> <p>0 : IRQ2 割り込み要求を未検出</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ2F=1 の状態を読み出した後の 0 書き込み • IRQ2 割り込みの受け付け <p>1 : IRQ2 割り込み要求を検出済み</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ2 端子での指定エッジ検出

6. 割り込みコントローラ (INTC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
1	IRQ1F	0	R/W	<p>IRQ1 割り込み要求ステータスを示します。</p> <p>レベル検出を設定している場合</p> <p>0: IRQ1 割り込み要求なし</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ1 端子へのハイレベル入力 <p>1: IRQ1 割り込み要求あり</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ1 端子へのローレベル入力 <p>エッジ検出を設定している場合</p> <p>0: IRQ1 割り込み要求を未検出</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ1F=1 の状態を読み出した後の 0 書き込み • IRQ1 割り込みの受け付け <p>1: IRQ1 割り込み要求を検出済み</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ1 端子での指定エッジ検出
0	IRQ0F	0	R/W	<p>IRQ0 割り込み要求ステータスを示します。</p> <p>レベル検出を設定している場合</p> <p>0: IRQ0 割り込み要求なし</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ0 端子へのハイレベル入力 <p>1: IRQ0 割り込み要求あり</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ0 端子へのローレベル入力 <p>エッジ検出を設定している場合</p> <p>0: IRQ0 割り込み要求を未検出</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ0F=1 の状態を読み出した後の 0 書き込み • IRQ0 割り込みの受け付け <p>1: IRQ0 割り込み要求を検出済み</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • IRQ0 端子での指定エッジ検出

【注】 * 対応する IRQ 端子がハイレベルのとき 1、ローレベルのとき 0 です。

6. 割り込みコントローラ (INTC)

6.3.4 インタラプトプライオリティレジスタ A、D~F、H~M (IPRA、IPRD~IPRF、IPRH~IPRM)

IPR は、16 ビットの読み出し／書き込み可能な 10 本のレジスタで、NMI を除く割り込み要因の優先順位（レベル 15~0）を設定します。各割り込み要因と IPR の対応については表 6.3 を参照してください。ビット 15~12、ビット 11~8、ビット 7~4、ビット 3~0 の各 4 ビットに H'0 から H'F の範囲の値を設定することによって、対応する割り込み要求の優先順位が決まります。割り付けのないリザーブビットについては、H'0 (B'0000) を設定してください。

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	IPR[15:12]				IPR[11:8]				IPR[7:4]				IPR[3:0]			
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~12	IPR[15:12]	0000	R/W	対応する割り込み要因の優先順位を設定します。 0000 : 優先レベル 0 (最低) 1000 : 優先レベル 8 0001 : 優先レベル 1 1001 : 優先レベル 9 0010 : 優先レベル 2 1010 : 優先レベル 10 0011 : 優先レベル 3 1011 : 優先レベル 11 0100 : 優先レベル 4 1100 : 優先レベル 12 0101 : 優先レベル 5 1101 : 優先レベル 13 0110 : 優先レベル 6 1110 : 優先レベル 14 0111 : 優先レベル 7 1111 : 優先レベル 15 (最高)
11~8	IPR[11:8]	0000	R/W	対応する割り込み要因の優先順位を設定します。 0000 : 優先レベル 0 (最低) 1000 : 優先レベル 8 0001 : 優先レベル 1 1001 : 優先レベル 9 0010 : 優先レベル 2 1010 : 優先レベル 10 0011 : 優先レベル 3 1011 : 優先レベル 11 0100 : 優先レベル 4 1100 : 優先レベル 12 0101 : 優先レベル 5 1101 : 優先レベル 13 0110 : 優先レベル 6 1110 : 優先レベル 14 0111 : 優先レベル 7 1111 : 優先レベル 15 (最高)

6. 割り込みコントローラ (INTC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~4	IPR[7:4]	0000	R/W	<p>対応する割り込み要因の優先順位を設定します。</p> <p>0000 : 優先レベル 0 (最低) 1000 : 優先レベル 8 0001 : 優先レベル 1 1001 : 優先レベル 9 0010 : 優先レベル 2 1010 : 優先レベル 10 0011 : 優先レベル 3 1011 : 優先レベル 11 0100 : 優先レベル 4 1100 : 優先レベル 12 0101 : 優先レベル 5 1101 : 優先レベル 13 0110 : 優先レベル 6 1110 : 優先レベル 14 0111 : 優先レベル 7 1111 : 優先レベル 15 (最高)</p>
3~0	IPR[3:0]	0000	R/W	<p>対応する割り込み要因の優先順位を設定します。</p> <p>0000 : 優先レベル 0 (最低) 1000 : 優先レベル 8 0001 : 優先レベル 1 1001 : 優先レベル 9 0010 : 優先レベル 2 1010 : 優先レベル 10 0011 : 優先レベル 3 1011 : 優先レベル 11 0100 : 優先レベル 4 1100 : 優先レベル 12 0101 : 優先レベル 5 1101 : 優先レベル 13 0110 : 優先レベル 6 1110 : 優先レベル 14 0111 : 優先レベル 7 1111 : 優先レベル 15 (最高)</p>

【注】 ビット名は一般名称で表記しています。レジスタ一覧表ではモジュール名で表記しています。

6.4 割り込み要因

6.4.1 外部割り込み要因

割り込み要因は、ユーザブレイク、NMI、IRQ、内蔵周辺モジュールの4つに分類されます。各割り込みの優先順位は優先レベル値 (0~16) で表され、レベル0が最低でレベル16が最高です。レベル0に設定すると、その割り込みはマスクされます。

(1) NMI 割り込み

NMI 割り込みは、レベル16の割り込みで、常に受け付けられます。NMI 端子からの入力はエッジで検出され、検出エッジは、割り込みコントロールレジスタ0 (ICR0) のNMIエッジセレクトビット (NMIE) の設定によって立ち上がりエッジまたは立ち下がりエッジを選択できます。

NMI 割り込み例外処理によって、ステータスレジスタ (SR) の割り込みマスクビット (I3~I0) は15に設定されます。

(2) IRQ3~IRQ0 割り込み

IRQ 割り込みは IRQ0~IRQ3 端子からの入力による割り込みです。IRQ コントロールレジスタ (IRQCR) の IRQ センスセレクトビット (IRQ31S、IRQ30S~IRQ01S、IRQ00S) の設定によって、端子ごとにローレベル検出、立ち下がりエッジ検出、立ち上がりエッジ検出、または両エッジ検出を選択できます。また、インタラプトプライオリティレジスタ A (IPRA) によって、端子ごとに優先レベルを0~15の範囲で設定できます。

IRQ 割り込みをローレベル検出に設定している場合、IRQ 端子がローレベルの期間 INTC に割り込み要求信号が送られます。IRQ 端子がハイレベルになると、割り込み要求信号は INTC に送られません。IRQ ステータスレジスタ (IRQSR) の IRQ フラグ (IRQ3F~IRQ0F) を読み出しすることにより割り込み要求の有無を確認できます。

IRQ 割り込みを立ち下がりエッジ (立ち上がりエッジ、両エッジ) 検出に設定している場合、IRQ 端子のハイレベルからローレベル (ローレベルからハイレベル、ローレベルからハイレベルあるいはハイレベルからローレベル) の変化により割り込み要求が検出され、INTC に割り込み要求信号が送られます。IRQ 割り込み要求の検出結果は、その割り込み要求が受け付けられるまで保持されます。また、IRQ ステータスレジスタ (IRQSR) の IRQ フラグ (IRQ3F~IRQ0F) を読み出すことにより IRQ 割り込み要求が検出されているかどうかを確認でき、1読み出し後に0を書き込むことにより IRQ 割り込み要求の検出結果を取り下げることができます。

IRQ 割り込み例外処理では、ステータスレジスタ (SR) の割り込みマスクビット (I3~I0) は、受け付けた IRQ 割り込みの優先レベル値に設定されます。

IRQ3~IRQ0 割り込みのブロック図を図 6.2 に示します。

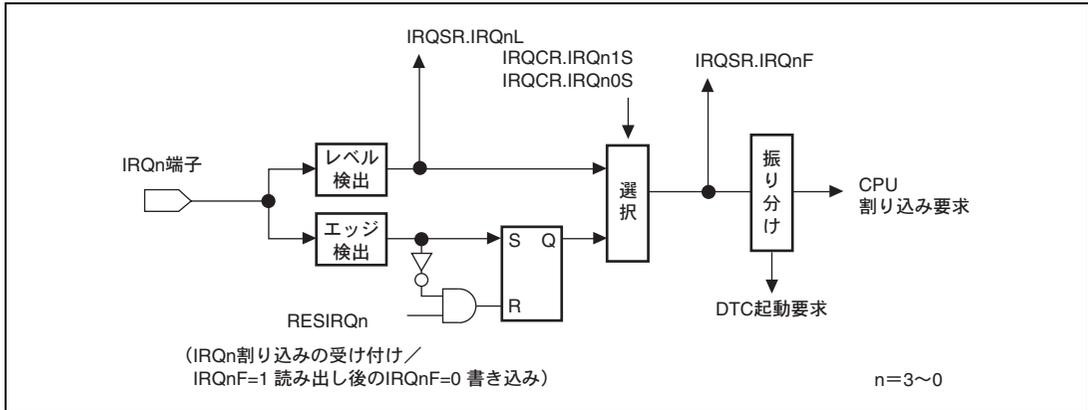


図 6.2 IRQ0~IRQ3 割り込み制御

6.4.2 内蔵周辺モジュール割り込み

内蔵周辺モジュール割り込みは、以下に示す内蔵周辺モジュールで発生する割り込みです。

要因ごとに異なる割り込みベクタが割り当てられているため、例外サービスルーチンで要因を判定する必要はありません。優先順位は、インタラプトプライオリティレジスタ D~F、H~M (IPRD~IPRF、IPRH~IPRM) によって、モジュールごとに優先レベル 0~15 の範囲で設定できます。内蔵周辺モジュール割り込み例外処理では、ステータスレジスタ (SR) の割り込みマスクビット (I3~I0) は、受け付けた内蔵周辺モジュール割り込みの優先レベル値に設定されます。

6.4.3 ユーザブレイク割り込み (SH7136/SH7137 のみ)

ユーザブレイク割り込みは、ユーザブレイクコントローラ (UBC) で設定したブレイク条件が成立したときに発生する割り込みで、優先レベルは 15 です。ユーザブレイク割り込み要求はエッジで検出され、受け付けられるまで保持されます。ユーザブレイク例外処理によって、ステータスレジスタ (SR) の割り込みマスクビット (I3~I0) は 15 に設定されます。ユーザブレイクの詳細は、「第 7 章 ユーザブレイクコントローラ (UBC)」を参照してください。

6.5 割り込み例外処理ベクタテーブル

表 6.3 に、割り込み要因とベクタ番号、ベクタテーブルアドレスオフセット、割り込み優先順位を示します。

各割り込み要因には、それぞれ異なるベクタ番号とベクタテーブルアドレスオフセットが割り当てられています。ベクタテーブルアドレスは、このベクタ番号やベクタテーブルアドレスオフセットから算出されます。割り込み例外処理では、このベクタテーブルアドレスが示すベクタテーブルから例外サービスルーチンの開始アドレスが取り出されます。ベクタテーブルアドレスの算出法は、「第 5 章 例外処理」の表 5.4 を参照してください。

IRQ 割り込みと内蔵周辺モジュール割り込みの優先順位は、インタラプトプライオリティレジスタ A、D～F、H～M (IPRA、IPRD～IPRF、IPRH～IPRM) によって、端子またはモジュールごとに、優先レベル 0～15 の範囲で任意に設定できます。ただし、同一の IPR によって指定される複数の割り込み要因の優先順位は、ベクタ番号の小さい要因ほど高い優先に割り付けられており変更できません。IRQ 割り込みと内蔵周辺モジュール割り込みの優先順位は、パワーオンリセットによって、優先レベル 0 に設定されます。複数の割り込み要因の優先順位を同じレベルに設定した場合、それらの割り込みが同時に発生したときは、表 6.3 に示すデフォルト優先順位に従って処理されます。

表 6.3 割り込み要因とベクタアドレスおよび割り込み優先順位一覧

割り込み要因発生元	名 称	ベクタ 番号	ベクタテーブル 先頭アドレス	IPR	デフォルト 優先順位
ユーザブ레이크*1		12	H'00000030	—	
外部端子	NMI	11	H'0000002C	—	
	IRQ0	64	H'00000100	IPRA15～IPRA12	
	IRQ1	65	H'00000104	IPRA11～IPRA8	
	IRQ2	66	H'00000108	IPRA7～IPRA4	
	IRQ3	67	H'0000010C	IPRA3～IPRA0	
MTU2_0	TGIA_0	88	H'00000160	IPRD15～IPRD12	
	TGIB_0	89	H'00000164		
	TGIC_0	90	H'00000168		
	TGID_0	91	H'0000016C		
	TCIV_0	92	H'00000170	IPRD11～IPRD8	
	TGIE_0	93	H'00000174		
	TGIF_0	94	H'00000178		
MTU2_1	TGIA_1	96	H'00000180	IPRD7～IPRD4	
	TGIB_1	97	H'00000184	IPRD3～IPRD0	
	TCIV_1	100	H'00000190		
	TCIU_1	101	H'00000194		

6. 割り込みコントローラ (INTC)

割り込み要因発生元	名 称	ベクタ 番号	ベクタテーブル 先頭アドレス	IPR	デフォルト 優先順位
WDT	ITI	196	H'00000310	IPRJ3~IPRJ0	高   低
A/D_0	ADI_3	208	H'00000340	IPRK7~IPRK4	
A/D_1	ADI_4	212	H'00000350	IPRK3~IPRK0	
SCI_0	ERI_0	216	H'00000360	IPRL15~IPRL12	
	RXI_0	217	H'00000364		
	TXI_0	218	H'00000368		
	TEI_0	219	H'0000036C		
SCI_1	ERI_1	220	H'00000370	IPRL11~IPRL8	
	RXI_1	221	H'00000374		
	TXI_1	222	H'00000378		
	TEI_1	223	H'0000037C		
SCI_2	ERI_2	224	H'00000380	IPRL7~IPRL4	
	RXI_2	225	H'00000384		
	TXI_2	226	H'00000388		
	TEI_2	227	H'0000038C		
SSU	SSERI	232	H'000003A0	IPRM15~IPRM12	
	SSRXI	233	H'000003A4		
	SSTXI	234	H'000003A8		
I ² C2*2	IITEI	236	H'000003B0	IPRM11~IPRM8	
	IISTPI	237	H'000003B4		
	IITXI	238	H'000003B8		
	IIRXI	239	H'000003BC		
RCAN-ET_0	ERS_0	240	H'000003C0	IPRM7~IPRM4	
	OVR_0	241	H'000003C4		
	RM0_0	242	H'000003C8		
	RM1_0				
	SLE_0	243	H'000003CC		

【注】 *1 SH7136/SH7137のみ

*2 I²C2の割り込みについては、割り込み要因によりベクタアドレスが離れているものがあります。

6.6 動作説明

6.6.1 割り込み動作の流れ

割り込み発生時の動作の流れを以下に説明します。また、図 6.3 に動作フローを示します。

1. 割り込みコントローラに対して、各割り込み要求元から割り込み要求信号が送られます。
2. 割り込みコントローラでは、送られた割り込み要求の中から、インタラプトプライオリティレジスタ A、D～F、H～M (IPRA、IPRD～IPRF、IPRH～IPRM) に従って最も優先順位の高い割り込みが選択され、それより優先順位の低い割り込みは無視*されます。このとき、同一優先順位に設定された割り込み、または同一モジュール内の割り込みが複数発生した場合は、表 6.3 に示すデフォルト優先順位に従って、最も優先順位の高い割り込みが選択されます。
3. 割り込みコントローラで選択された割り込みの優先レベルと CPU のステータスレジスタ (SR) の割り込みマスクビット (I3～I0) とが比較されます。I3～I0 ビットに設定されているレベルと同じか低い優先レベルの割り込みは無視されます。I3～I0 ビットのレベルより高い優先レベルの割り込みだけが受け付けられ、CPU へ割り込み要求信号が送られます。
4. 割り込みコントローラが割り込みを受け付けると、 $\overline{\text{IRQOUT}}$ 端子からローレベルが出力されます。
5. 割り込みコントローラから送られた割り込み要求は、CPU が実行しようとしている命令のデコード時に検出され、その命令の実行が割り込み例外処理に置き換えられます。
6. SR とプログラムカウンタ (PC) がスタックに退避されます。
7. SR の I3～I0 ビットに、受け付けられた割り込みの優先レベルが書き込まれます。
8. 受け付けられた割り込みがレベルセンスまたは内蔵周辺モジュールからの割り込みだった場合、 $\overline{\text{IRQOUT}}$ 端子からハイレベルが出力されます。なお、受け付けた割り込みがエッジセンスだった場合は、5. で CPU が実行しようとしていた命令を割り込み例外処理に置き換えた時点で $\overline{\text{IRQOUT}}$ 端子からハイレベルが出力されません。ただし、割り込みコントローラが受け付け中の割り込みよりレベルの高い他の割り込みを受け付けているときは、 $\overline{\text{IRQOUT}}$ 端子はローレベルのままです。
9. 受け付けられた割り込みに対応する例外処理ベクタテーブルから、例外サービスルーチン開始アドレスが取り出され、そのアドレスにジャンプして、プログラムの実行が開始されます。このときのジャンプは遅延分岐ではありません。

【注】 割り込み要因フラグは、割り込みハンドラ中でクリアしてください。また、クリアしたはずの割り込み要因を誤って再度受け付けないようにするため、クリア後に割り込み要因フラグをリードし、割り込み要因フラグがクリアされたことを確認した後、RTE 命令を実行してください。

- * エッジ検出に設定されている割り込み要求は受け付けられるまで保留されます。ただし IRQ 割り込みの場合は、IRQ ステータスレジスタ (IRQSR) のアクセスにより取り下げることができます。また、エッジ検出により保留されている割り込みは、パワーオンリセットおよびマニュアルリセットでクリアされます。

6. 割り込みコントローラ (INTC)

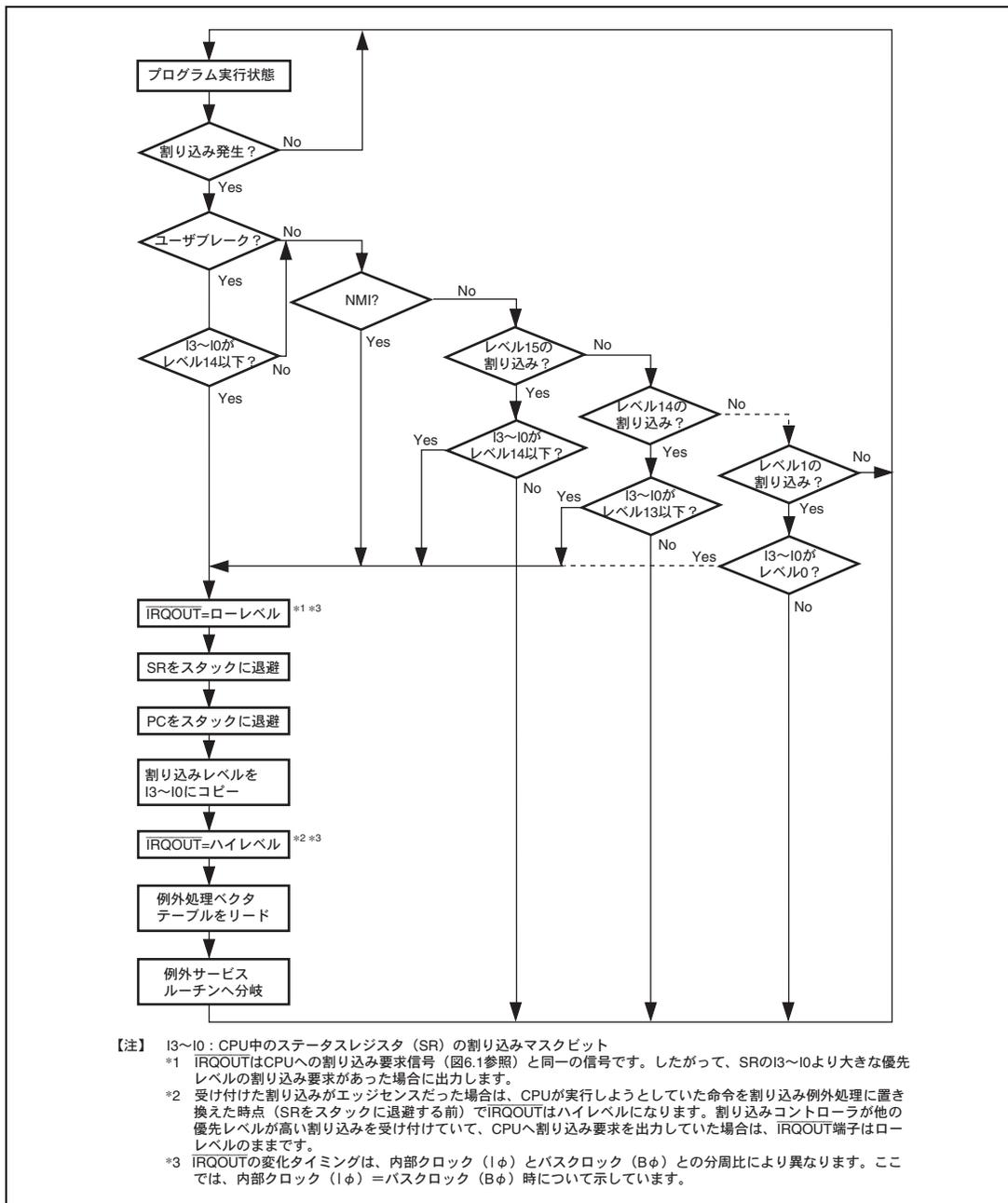


図 6.3 割り込み動作フロー

6.6.2 割り込み例外処理終了後のスタックの状態

割り込み例外処理終了後のスタックの状態は、図 6.4 に示すようになります。

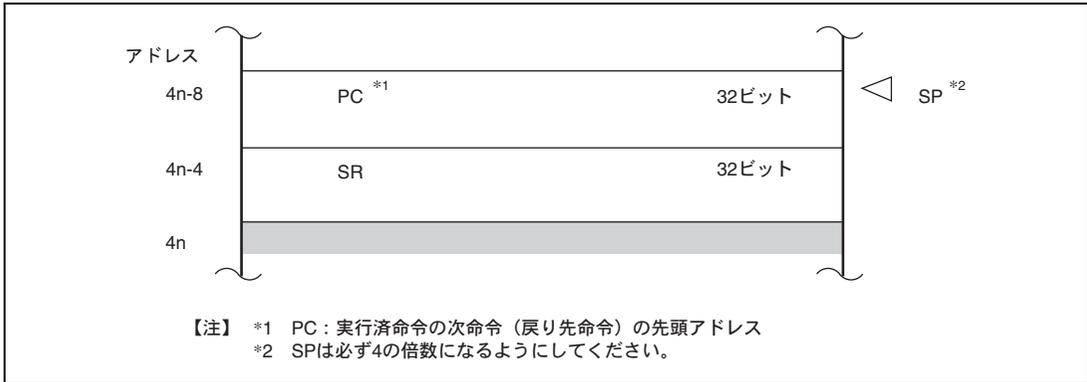


図 6.4 割り込み例外処理終了後のスタック状態

6. 割り込みコントローラ (INTC)

6.7 割り込み応答時間

割り込み要求が発生してから、割り込み例外処理が行われ、例外サービスルーチンの先頭命令のフェッチが開始されるまでの時間（割り込み応答時間）を表 6.4 に示します。

表 6.4 割り込み応答時間

項 目	ステート数			備 考	
	NMI	IRQ	周辺モジュール		
DTC の起動判定	—	$2 \times B_{cyc}$	$1 \times P_{cyc}$		
優先順位判定および SR のマスクビットとの比較時間	$1 \times I_{cyc} + 2 \times P_{cyc}$	$1 \times I_{cyc} + 1 \times P_{cyc}$	$1 \times I_{cyc} + 2 \times P_{cyc}$		
CPU が実行中のシーケンス終了までの待ち時間	X (≥ 0)			最も長いシーケンスは割り込み例外処理またはアドレスエラー例外処理で、 $X = 7 \times I_{cyc} + m1 + m2 + m3 + m4$ 。 ただし割り込みをマスクする命令が続く場合さらに長くなることもあります。	
割り込み例外処理開始から、例外サービスルーチンの先頭命令のフェッチを開始するまでの時間	$8 \times I_{cyc} + m1 + m2 + m3$			SR、PC の退避とベクタアドレスのフェッチを行います。	
応答時間	合計	$9 \times I_{cyc} + 2 \times P_{cyc} + m1 + m2 + m3 + X$	$9 \times I_{cyc} + 1 \times P_{cyc} + 2 \times B_{cyc} + m1 + m2 + m3 + X$	$9 \times I_{cyc} + 3 \times P_{cyc} + m1 + m2 + m3 + X$	
	最小時*	$12 \times I_{cyc} + 2 \times P_{cyc}$	$12 \times I_{cyc} + 1 \times P_{cyc} + 2 \times B_{cyc}$	$12 \times I_{cyc} + 3 \times P_{cyc}$	SR、PC、ベクタテーブルがすべて内蔵 RAM にある場合。
	最大時	$16 \times I_{cyc} + 2 \times P_{cyc} + 2(m1 + m2 + m3) + m4$	$16 \times I_{cyc} + 1 \times P_{cyc} + 2 \times B_{cyc} + 2(m1 + m2 + m3) + m4$	$16 \times I_{cyc} + 3 \times P_{cyc} + 2(m1 + m2 + m3) + m4$	

【注】 m1～m4 は下記のメモリアクセスに要するステート数です。

- m1 : SR の退避 (ロングワードライト)
- m2 : PC の退避 (ロングワードライト)
- m3 : ベクタアドレスリード (ロングワードリード)
- m4 : 割り込みサービスルーチン先頭命令のフェッチ

* m1=m2=m3=m4=1×I_{cyc} の場合

6.8 割り込み要求信号によるデータ転送

割り込み要求信号により、以下のデータ転送を行うことができます。

- DTCを起動、CPU割り込みはDTCの設定による

割り込み要因の中で INTC は、対応する DTCE のビットが 1 のときは CPU 割り込みをマスクします。DTCE クリア条件と割り込み要因フラグクリア条件は次のように表されます。

DTCEクリア条件=DTC転送終了・DTCECLR

割り込み要因フラグクリア条件=DTC転送終了・ $\overline{\text{DTCECLR}}$

ただし、DTCECLR=DISEL+カウンタ0

制御ブロック図を図 6.5、図 6.6 に示します。

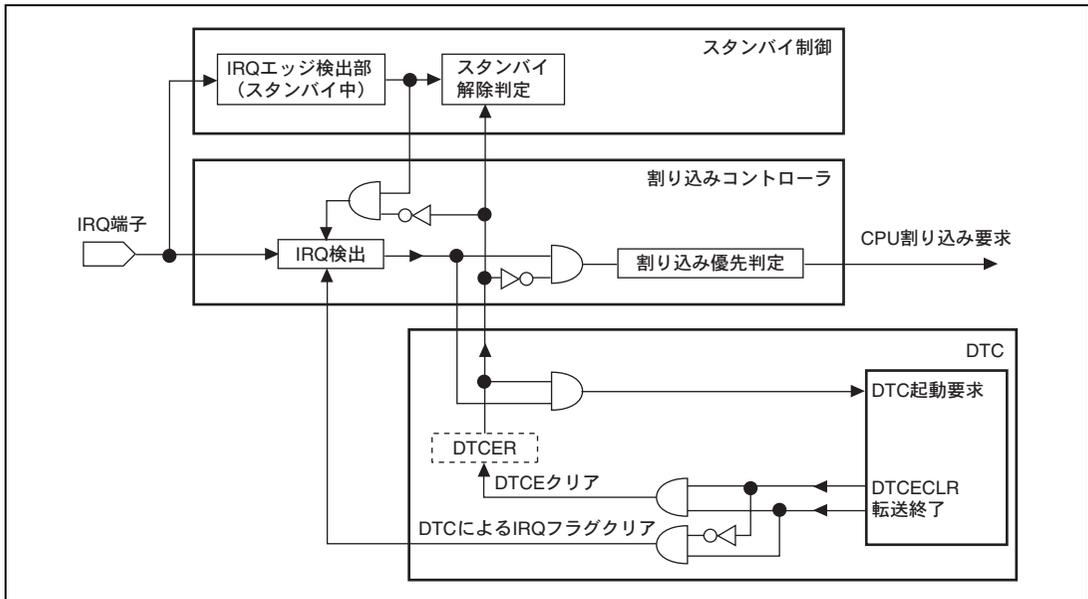


図 6.5 IRQ 割り込み制御ブロック図

6. 割り込みコントローラ (INTC)

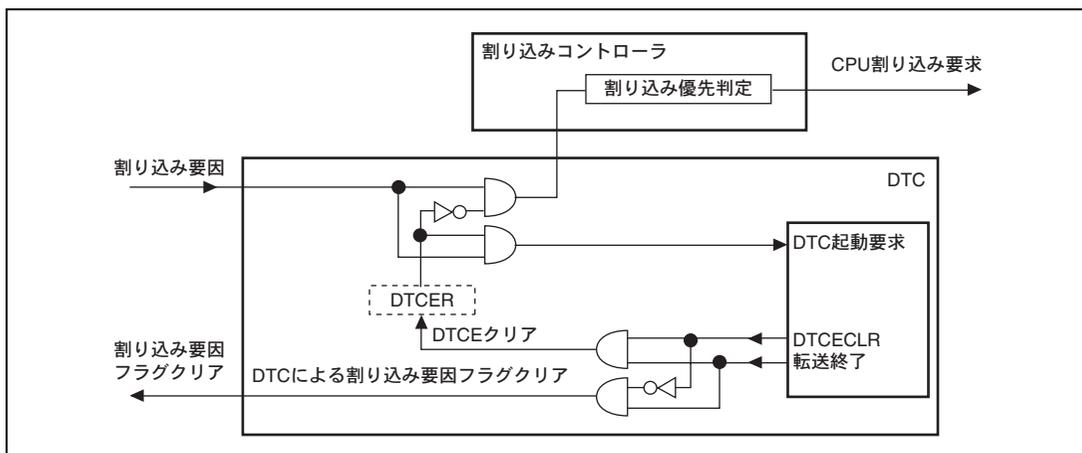


図 6.6 周辺モジュールからの割り込み制御ブロック図

6.8.1 割り込み要求信号を DTC の起動要因、CPU の割り込み要因とする場合

1. DTCの対応するDTCEビット、およびDISELビットを1にセットします。
2. 割り込みが発生すると、DTCに起動要因が与えられます。
3. DTCは、データ転送を行うとDTCEビットを0にクリアし、CPUに割り込みを要求します。起動要因はクリアしません。
4. CPUは割り込み処理ルーチンで、割り込み要因をクリアします。その後、転送カウンタの値を確認します。転送カウンタの値≠0のとき、DTCEビットを1にセットして、次のデータ転送を許可します。また、転送カウンタの値=0であれば、割り込み処理ルーチンで所要の終了処理をします。

6.8.2 割り込み要求信号を DTC の起動要因とし、CPU の割り込み要因としない場合

1. DTCの対応するDTCEビットを1にセットし、DISELビットを0にクリアします。
2. 割り込みが発生すると、DTCに起動要因が与えられます。
3. DTCは、データ転送を行うと、起動要因をクリアします。DTCEビットは1に保持されているため、CPUには割り込みは要求されません。
4. ただし、転送カウンタ=0のとき、DTCEビットを0にクリアし、CPUに割り込みを要求します。
5. CPUは割り込み処理ルーチンで、所要の終了処理をします。

6.8.3 割り込み要求信号を CPU の割り込み要因とし、DTC の起動要因としない場合

1. DTCの対応するDTCEビットを0にクリアします。
2. 割り込みが発生すると、CPUに割り込みを要求します。
3. CPUは割り込み処理ルーチンで、割り込み要因をクリアし、所要の処理をします。

6.9 使用上の注意事項

割り込み要因フラグは、割り込みハンドラ中でクリアしてください。また、クリアしたはずの割り込み要因を誤って再度受け付けないようにするため、クリア後に割り込み要因フラグをリードし、割り込み要因フラグがクリアされたことを確認した後、RTE 命令を実行してください。

6. 割り込みコントローラ (INTC)

7. ユーザブ레이크コントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

ユーザブ레이크コントローラ (UBC) は、プログラムデバッグを容易にする機能を提供します。この機能を使用することにより、セルフモニタデバッグを容易に作成でき、インサーキットエミュレータを使用しなくても、本 LSI 単体で手軽にプログラムをデバッグできます。UBC に設定できるブ레이크条件には、命令フェッチまたはデータの読み出し/書き込み、データのサイズ、データの内容、アドレスの値、命令フェッチのときの停止タイミングがあります。

7.1 特長

1. 次のようなブ레이크比較条件を設定できます。

ブ레이크チャンネル数：2チャンネル (チャンネルAとB)

ユーザブ레이크は、チャンネルA、B独立に、または連続した (シーケンシャル) 一つの条件として設定することができます。(シーケンシャルブ레이크設定：チャンネルAのブ레이크条件が一致した後チャンネルBのブ레이크条件の一致が発生し、しかも両者が同じバスサイクルで発生しないとき。)

- アドレス

アドレス32ビットの比較はビットごとにマスク可能です。

2本のアドレスバス (Lバスアドレス (LAB)、Iバスアドレス (IAB)) の1つを選択できます。

- データ

32ビットマスク可能。

2本のデータバス (Lバスデータ (LDB)、Iバスデータ (IDB)) の1つを選択可能です。

- バスサイクル

命令フェッチまたはデータアクセス。

- 読み出しまたは書き込み

- オペランドサイズ

バイト、ワード、およびロングワードをサポート。

2. ユーザ指定のユーザブ레이크割り込み例外処理ルーチンを実行可能。
3. 命令フェッチサイクルにおいて、ユーザブ레이크を命令の実行の前に設定するか、後に設定するかを指定可能。
4. ブ레이크条件 (チャンネルBに対してのみ) として、最大 $2^{12}-1$ 回まで繰り返し回数を指定可能。
5. 4組の分岐元/分岐先バッファをサポート。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

図 7.1 に UBC のブロック図を示します。

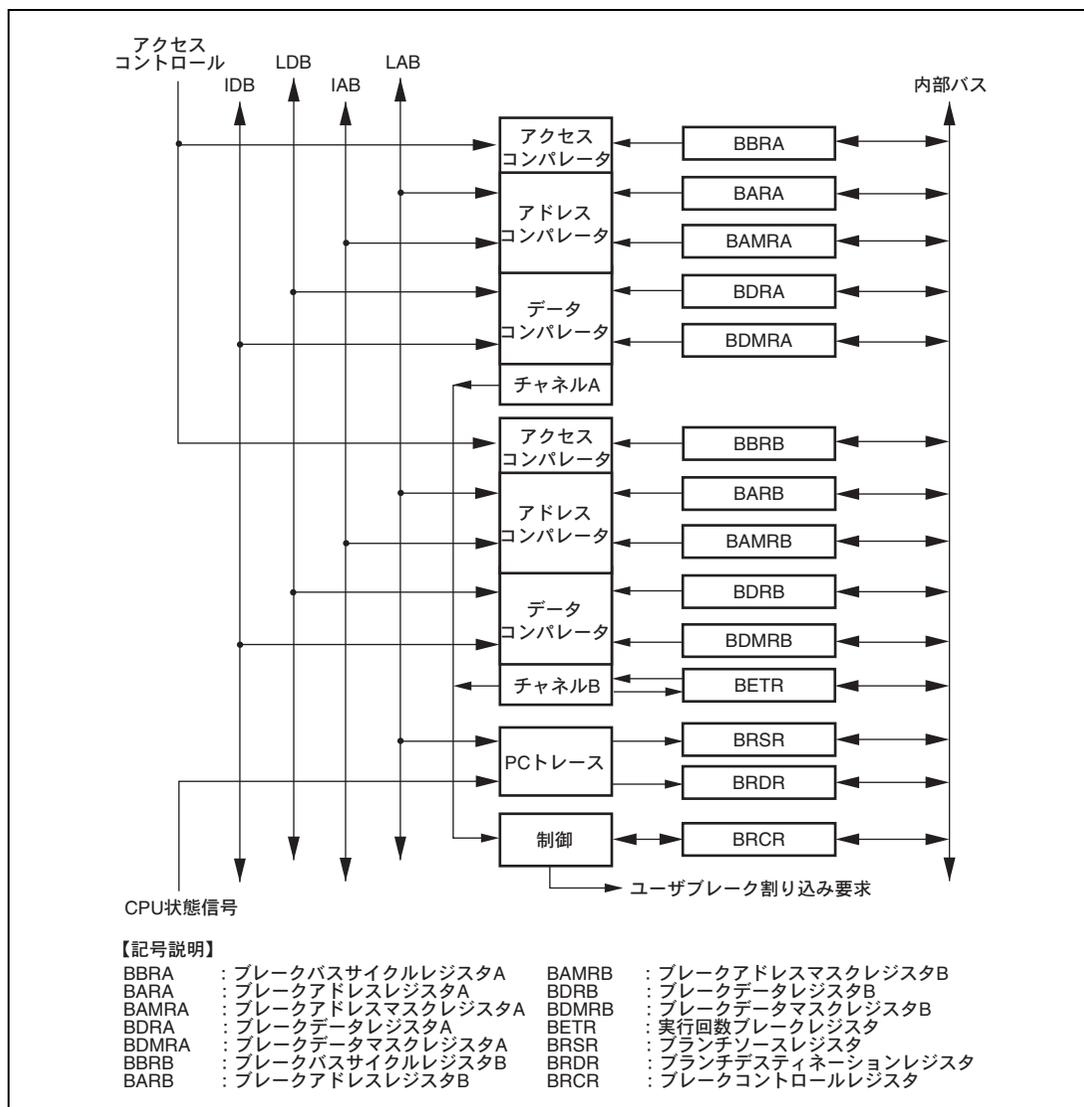


図 7.1 UBC のブロック図

7.2 入出力端子

UBC の端子を表 7.1 に示します。

表 7.1 端子構成

名称	端子名	入出力	機能
ユーザブレークトリガ出力	UBCTR \bar{G}	出力	UBC 条件一致のトリガ出力端子です。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

7.3 レジスタの説明

UBC には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 7.2 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ブレイクアドレスレジスタ A	BARA	R/W	H'00000000	H'FFFFFF300	32
ブレイクアドレスマスクレジスタ A	BAMRA	R/W	H'00000000	H'FFFFFF304	32
ブレイクバスサイクルレジスタ A	BBRA	R/W	H'0000	H'FFFFFF308	16
ブレイクデータレジスタ A	BDRA	R/W	H'00000000	H'FFFFFF310	32
ブレイクデータマスクレジスタ A	BDMRA	R/W	H'00000000	H'FFFFFF314	32
ブレイクアドレスレジスタ B	BARB	R/W	H'00000000	H'FFFFFF320	32
ブレイクアドレスマスクレジスタ B	BAMRB	R/W	H'00000000	H'FFFFFF324	32
ブレイクバスサイクルレジスタ B	BBRB	R/W	H'0000	H'FFFFFF328	16
ブレイクデータレジスタ B	BDRB	R/W	H'00000000	H'FFFFFF330	32
ブレイクデータマスクレジスタ B	BDMRB	R/W	H'00000000	H'FFFFFF334	32
ブレイクコントロールレジスタ	BRCR	R/W	H'00000000	H'FFFFFF3C0	32
ブランチソースレジスタ	BRSR	R	H'0xxxxxxx	H'FFFFFF3D0	32
ブランチデスティネーションレジスタ	BRDR	R	H'0xxxxxxx	H'FFFFFF3D4	32
実行回数ブレイクレジスタ	BETR	R/W	H'0000	H'FFFFFF3DC	16

7.3.1 ブレイクアドレスレジスタ A (BARA)

BARA は、32 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。BARA は、チャンネル A のブレイク条件とするアドレスを指定します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BAA31	BAA30	BAA29	BAA28	BAA27	BAA26	BAA25	BAA24	BAA23	BAA22	BAA21	BAA20	BAA19	BAA18	BAA17	BAA16
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BAA15	BAA14	BAA13	BAA12	BAA11	BAA10	BAA9	BAA8	BAA7	BAA6	BAA5	BAA4	BAA3	BAA2	BAA1	BAA0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BAA31~ BAA0	すべて 0	R/W	ブレイクアドレス A チャンネル A のブレイク条件を指定する LAB または IAB のアドレスを格納します。

7.3.2 ブ레이크アドレスマスクレジスタ A (BAMRA)

BAMRA は、32 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。BAMRA は、BARA によって指定されるブ레이크アドレスビットのうちマスクするビットを指定します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BAMA31	BAMA30	BAMA29	BAMA28	BAMA27	BAMA26	BAMA25	BAMA24	BAMA23	BAMA22	BAMA21	BAMA20	BAMA19	BAMA18	BAMA17	BAMA16
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BAMA15	BAMA14	BAMA13	BAMA12	BAMA11	BAMA10	BAMA9	BAMA8	BAMA7	BAMA6	BAMA5	BAMA4	BAMA3	BAMA2	BAMA1	BAMA0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BAMA31~ BAMA0	すべて0	R/W	ブ레이크アドレスマスク A BARA (BAA31~BAA0) によって指定されるチャンネル A のブ레이크アドレスビットのうちマスクするビットを指定します。 0: ブ레이크アドレスビット BAA _n は、ブ레이크条件に含まれる 1: ブ레이크アドレスビット BAA _n はマスクされ、ブ레이크条件に含まれない 【注】 n=31~0

7.3.3 ブ레이크バスサイクルレジスタ A (BBRA)

BBRA は、チャンネル A のブ레이크条件として (1) I バスサイクルのバスマスタ、(2) L バスサイクルまたは I バスサイクル、(3) 命令フェッチまたはデータアクセス、(4) 読み出しまたは書き込み、および (5) オペランドサイズを指定する 16 ビットの読み出しまたは書き込み可能なレジスタです。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	CPA[2:0]	CDA[1:0]	IDA[1:0]	RWA[1:0]	SZA[1:0]						
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~11	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
10~8	CPA[2:0]	000	R/W	Iバスのバスマスタセレクト A チャンネル A ブレイク条件のバスサイクルとして Iバスを選択した場合のバスマスタを選択します。バスサイクルとして Lバスを選択した場合、本ビットは無効となります。 000 : 条件比較を行わない xx1 : ブレイク条件に CPU サイクルを含めます x1x : 設定禁止 1xx : ブレイク条件に DTC サイクルを含めます
7, 6	CDA[1:0]	00	R/W	Lバスサイクル/Iバスサイクルセレクト A チャンネル A ブレイク条件のバスサイクルとして Lバスサイクルまたは Iバスサイクルを選択します。 00 : 条件比較を行わない 01 : ブレイク条件は、Lバスサイクル 10 : ブレイク条件は、Iバスサイクル 11 : ブレイク条件は、Lバスサイクル
5, 4	IDA[1:0]	00	R/W	命令フェッチ/データアクセスセレクト A チャンネル A ブレイク条件のバスサイクルとして命令フェッチサイクルまたはデータアクセスサイクルを選択します。 00 : 条件比較を行わない 01 : ブレイク条件は、命令フェッチサイクル 10 : ブレイク条件は、データアクセスサイクル 11 : ブレイク条件は、命令フェッチサイクルまたはデータアクセスサイクル
3, 2	RWA[1:0]	00	R/W	読み出し/書き込みセレクト A チャンネル A ブレイク条件のバスサイクルとして読み出しサイクルまたは書き込みサイクルを選択します。 00 : 条件比較を行わない 01 : ブレイク条件は、読み出しサイクル 10 : ブレイク条件は、書き込みサイクル 11 : ブレイク条件は、読み出しサイクルまたは書き込みサイクル
1, 0	SZA[1:0]	00	R/W	オペランドサイズセレクト A チャンネル A ブレイク条件のバスサイクルのオペランドサイズを選択します。 00 : ブレイク条件には、オペランドサイズを含めない 01 : ブレイク条件は、バイトアクセス 10 : ブレイク条件は、ワードアクセス 11 : ブレイク条件は、ロングワードアクセス 【注】 オペランドサイズを指定する場合、アドレス境界とオペランドサイズを一致させてください。

【記号説明】 x : Don't care

7.3.4 ブレークデータレジスタ A (BDRA)

BDRA は、32 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。ブ레이크条件 A の対象とするデータバスは 2 種類あり、ブ레이크バスサイクルレジスタ A (BBRA) の制御ビット CDA1、CDA0 により選択します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BDA31	BDA30	BDA29	BDA28	BDA27	BDA26	BDA25	BDA24	BDA23	BDA22	BDA21	BDA20	BDA19	BDA18	BDA17	BDA16
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BDA15	BDA14	BDA13	BDA12	BDA11	BDA10	BDA9	BDA8	BDA7	BDA6	BDA5	BDA4	BDA3	BDA2	BDA1	BDA0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BDA31~ BDA0	すべて 0	R/W	ブ레이크データビット A チャンネル A のブ레이크条件を指定するデータを格納します。 BBRA により I バスを選択した場合は、BDA31~BDA0 に IDB のブ레이크データを指定します。 BBRA により L バスを選択した場合は、BDA31~BDA0 に LDB のブ레이크データを指定します。

- 【注】
1. ブ레이크条件にデータバスの値を含める場合は、オペランドサイズを指定してください。
 2. ブ레이크条件としてバイトサイズを指定する場合は、BDRA におけるブ레이크データとして、ビット 15~8 とビット 7~0 に同一のバイトデータをセットしてください。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

7.3.5 ブレイクデータマスクレジスタ A (BDMRA)

BDMRA は、32 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。BDMRA は、BDRA で指定するブレイクデータビットのうちマスクするビットを指定します。

ビット :	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BDMA31	BDMA30	BDMA29	BDMA28	BDMA27	BDMA26	BDMA25	BDMA24	BDMA23	BDMA22	BDMA21	BDMA20	BDMA19	BDMA18	BDMA17	BDMA16
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R/W															
ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BDMA15	BDMA14	BDMA13	BDMA12	BDMA11	BDMA10	BDMA9	BDMA8	BDMA7	BDMA6	BDMA5	BDMA4	BDMA3	BDMA2	BDMA1	BDMA0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BDMA31~ BDMA0	すべて 0	R/W	ブレイクデータマスク A BDRA (BDA31~BDA0) によって指定されるチャンネル A のブレイクデータビットのうちマスクするビットを指定します。 0 : ブレイクデータビット BDA _n は、ブレイク条件に含まれる 1 : ブレイクデータビット BDA _n はマスクされ、ブレイク条件に含まれない 【注】 n=31~0

- 【注】
- ブレイク条件にデータバスの値を含める場合は、オペランドサイズを指定してください。
 - ブレイク条件としてバイトサイズを指定する場合は、BDMRA におけるブレイクマスクデータとして、ビット 15~8 とビット 7~0 に同一のバイトデータをセットしてください。

7.3.6 ブ레이크アドレスレジスタ B (BARB)

BARB は、32 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。BARB はチャンネル B のブ레이크条件とするアドレスを指定します。ブ레이크条件 B の対象となるアドレスバスは 2 種類あり、ブ레이크バスサイクルレジスタ B (BBRB) の制御ビット CDB1、CDB0 により選択します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BARB31	BARB30	BARB29	BARB28	BARB27	BARB26	BARB25	BARB24	BARB23	BARB22	BARB21	BARB20	BARB19	BARB18	BARB17	BARB16
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BARB15	BARB14	BARB13	BARB12	BARB11	BARB10	BARB9	BARB8	BARB7	BARB6	BARB5	BARB4	BARB3	BARB2	BARB1	BARB0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BARB31~BARB0	すべて 0	R/W	ブ레이크アドレス B チャンネル B のブ레이크条件を指定するアドレスを指定します。 BBRB により Iバスまたは Lバスを選択した場合は、BARB31~BARB0 に IAB または LAB のアドレスを指定します。

7.3.7 ブ레이크アドレスマスクレジスタ B (BAMRB)

BAMRB は、32 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。BAMRB は、BARB によって指定されるブ레이크アドレスビットのうちマスクするビットを指定します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BAMRB31	BAMRB30	BAMRB29	BAMRB28	BAMRB27	BAMRB26	BAMRB25	BAMRB24	BAMRB23	BAMRB22	BAMRB21	BAMRB20	BAMRB19	BAMRB18	BAMRB17	BAMRB16
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BAMRB15	BAMRB14	BAMRB13	BAMRB12	BAMRB11	BAMRB10	BAMRB9	BAMRB8	BAMRB7	BAMRB6	BAMRB5	BAMRB4	BAMRB3	BAMRB2	BAMRB1	BAMRB0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BAMRB31~BAMRB0	すべて 0	R/W	ブ레이크アドレスマスク B BARB (BARB31~BARB0) によって指定されるチャンネル B のブ레이크アドレスビットのうちマスクするビットを指定します。 0: ブ레이크アドレスビット BABn は、ブ레이크条件に含まれる 1: ブ레이크アドレスビット BABn はマスクされ、ブ레이크条件に含まれない 【注】 n=31~0

7. ユーザブ레이크コントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

7.3.8 ブ레이크データレジスタ B (BDRB)

BDRB は、32 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。ブ레이크条件 B の対象とするデータバスは 2 種類あり、ブ레이크バスサイクルレジスタ B (BBRB) の制御ビット CDB1、CDB0 により選択します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BDB31	BDB30	BDB29	BDB28	BDB27	BDB26	BDB25	BDB24	BDB23	BDB22	BDB21	BDB20	BDB19	BDB18	BDB17	BDB16
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BDB15	BDB14	BDB13	BDB12	BDB11	BDB10	BDB9	BDB8	BDB7	BDB6	BDB5	BDB4	BDB3	BDB2	BDB1	BDB0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BDB31~ BDB0	すべて 0	R/W	ブ레이크データビット B チャンネル B のブ레이크条件を指定するデータを格納します。 BBRB により I バスを選択した場合は、BDB31~BDB0 に IDB のブ레이크データを指定します。 BBRB により L バスを選択した場合は、BDB31~BDB0 に LDB のブ레이크データを指定します。

- 【注】
1. ブ레이크条件にデータバスの値を含める場合は、オペランドサイズを指定してください。
 2. ブ레이크条件としてバイトサイズを指定する場合は、BDRB におけるブ레이크データとして、ビット 15~8 とビット 7~0 に同一のバイトデータをセットしてください。

7.3.9 ブ레이크データマスクレジスタ B (BDMRB)

BDMRB は、32 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。BDMRB は、BDRB で指定するブ레이크データビットのうちマスクするビットを指定します。

ビット :	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	BDMB31	BDMB30	BDMB29	BDMB28	BDMB27	BDMB26	BDMB25	BDMB24	BDMB23	BDMB22	BDMB21	BDMB20	BDMB19	BDMB18	BDMB17	BDMB16
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R/W															
ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BDMB15	BDMB14	BDMB13	BDMB12	BDMB11	BDMB10	BDMB9	BDMB8	BDMB7	BDMB6	BDMB5	BDMB4	BDMB3	BDMB2	BDMB1	BDMB0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	BDMB31~ BDMB0	すべて 0	R/W	ブ레이크データマスク B BDRB (BDB31~BDB0) によって指定されるチャネル B のブ레이크データビットのうちマスクするビットを指定します。 0 : ブ레이크データビット BDBn は、ブ레이크条件に含まれる 1 : ブ레이크データビット BDBn はマスクされ、ブ레이크条件に含まれない 【注】 n=31~0

- 【注】
- ブ레이크条件にデータバスの値を含める場合は、オペランドサイズを指定してください。
 - ブ레이크条件としてバイトサイズを指定する場合は、BDMRB におけるブ레이크マスクデータとして、ビット 15~8 とビット 7~0 に同一のバイトデータをセットしてください。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

7.3.10 ブレークバスサイクルレジスタ B (BBRB)

BBRB は、チャンネル B のブレーク条件として (1) I バスサイクルのバスマスタ、(2) L バスサイクルまたは I バスサイクル、(3) 命令フェッチまたはデータアクセス、(4) 読み出しまたは書き込み、および (5) オペランドサイズを指定する 16 ビットの読み出しまたは書き込み可能なレジスタです。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	CPB[2:0]		CDB[1:0]		IDB[1:0]		RWB[1:0]		SZB[1:0]		
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W								

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~11	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10~8	CPB[2:0]	000	R/W	I バスのバスマスタセレクト B チャンネル B ブレーク条件のバスサイクルとして I バスを選択した場合のバスマスタを選択します。バスサイクルとして L バスを選択した場合、本ビットは無効となります。 000 : 条件比較を行わない xx1 : ブレーク条件に CPU サイクルを含めます x1x : 設定禁止 1xx : ブレーク条件に DTC サイクルを含めます
7, 6	CDB[1:0]	00	R/W	L バスサイクル/I バスサイクルセレクト B チャンネル B ブレーク条件のバスサイクルとして L バスサイクルまたは I バスサイクルを選択します。 00 : 条件比較を行わない 01 : ブレーク条件は、L バスサイクル 10 : ブレーク条件は、I バスサイクル 11 : ブレーク条件は、L バスサイクル
5, 4	IDB[1:0]	00	R/W	命令フェッチ/データアクセスセレクト B チャンネル B ブレーク条件のバスサイクルとして命令フェッチサイクルまたはデータアクセスサイクルを選択します。 00 : 条件比較を行わない 01 : ブレーク条件は、命令フェッチサイクル 10 : ブレーク条件は、データアクセスサイクル 11 : ブレーク条件は、命令フェッチサイクルまたはデータアクセスサイクル

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
3, 2	RWB[1:0]	00	R/W	読み出し/書き込みセレクト B チャンネル B ブレイク条件のバスサイクルとして読み出しサイクルまたは書き込みサイクルを選択します。 00: 条件比較を行わない 01: ブレイク条件は、読み出しサイクル 10: ブレイク条件は、書き込みサイクル 11: ブレイク条件は、読み出しサイクルまたは書き込みサイクル
1, 0	SZB[1:0]	00	R/W	オペランドサイズセレクト B チャンネル B ブレイク条件のバスサイクルのオペランドサイズを選択します。 00: ブレイク条件は、オペランドサイズを含まない 01: ブレイク条件は、バイトアクセス 10: ブレイク条件は、ワードアクセス 11: ブレイク条件は、ロングワードアクセス 【注】 オペランドサイズを設定する場合、アドレス境界とオペランドサイズを一致させてください。

【記号説明】 x : Don't care

7.3.11 ブレイクコントロールレジスタ (BRCR)

BRCR は次の条件を設定します。

1. チャンネル A、B を 2 つの独立したチャンネル条件か、あるいは 1 つの連続した条件として使用するかを指定します。
2. ユーザブレイクを命令実行の前に設定するか後に設定するかを指定します。
3. チャンネル B 比較条件に実行回数を含めるかどうかを指定します。
4. チャンネル A、B 比較条件にデータバスの値を含めるかどうかを指定します。
5. PC トレースをイネーブルにします。
6. $\overline{\text{UBCTR}}\text{G}$ 出力のパルス幅を選択します。
7. チャンネル A、B 比較条件一致時に、ユーザブレイク割り込みを要求するかどうかを指定します。

BRCR は、ブレイク条件一致フラグと種々のブレイク条件をセットするためのビットを持つ 32 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	UTRGW[1:0]	UBIDB	-	UBIDA	-	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	SCM FCA	SCM FCB	SCM FDA	SCM FDB	PCTE	PCBA	-	-	DBEA	PCBB	DBEB	-	SEQ	-	-	ETBE
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~22	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
21、20	UTRGW[1:0]	00	R/W	UBCTRG 出力パルス幅セレクト ブレイク条件一致時の UBCTRG 出力のパルス幅を選択します。 00: 設定禁止 01: UBCTRG 出力パルス幅を $3\sim 4t_{Boyc}$ にする 10: UBCTRG 出力パルス幅を $7\sim 8t_{Boyc}$ にする 11: UBCTRG 出力パルス幅を $15\sim 16t_{Boyc}$ にする 【注】 t_{Boyc} は外部バスクロック ($B\phi = CK$) の周期を示します。
19	UBIDB	0	R/W	ユーザブレイクディスエーブル B チャンネル B のブレイク条件を満足したときに、ユーザブレイク割り込み要求を禁止するかどうかを選択します。 0: ブレイク条件を満足したときに、ユーザブレイク割り込み要求を許可する 1: ブレイク条件を満足したときに、ユーザブレイク割り込み要求を禁止する
18	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
17	UBIDA	0	R/W	ユーザブレイクディスエーブル A チャンネル A のブレイク条件を満足したときに、ユーザブレイク割り込み要求を禁止するかどうかを選択します。 0: ブレイク条件を満足したときに、ユーザブレイク割り込み要求を許可する 1: ブレイク条件を満足したときに、ユーザブレイク割り込み要求を禁止する
16	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

7. ユーザブレークコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	SCMFCA	0	R/W	Lバスサイクル条件一致フラグ A チャンネル A にセットしたブレーク条件の Lバスサイクル条件を満足すると、このフラグは 1 にセットされます。このフラグをクリアするには、このビットに 0 を書き込みます。 0 : チャンネル A に対する Lバスサイクル条件不一致 1 : チャンネル A に対する Lバスサイクル条件一致
14	SCMFCB	0	R/W	Lバスサイクル条件一致フラグ B チャンネル B にセットしたブレーク条件の Lバスサイクル条件を満足すると、このフラグは 1 にセットされます。このフラグをクリアするには、このビットに 0 を書き込みます。 0 : チャンネル B に対する Lバスサイクル条件不一致 1 : チャンネル B に対する Lバスサイクル条件一致
13	SCMFDA	0	R/W	Iバスサイクル条件一致フラグ A チャンネル A にセットしたブレーク条件の Iバスサイクル条件を満足すると、このフラグは 1 にセットされます。このフラグをクリアするには、このビットに 0 を書き込みます。 0 : チャンネル A に対する Iバスサイクル条件不一致 1 : チャンネル A に対する Iバスサイクル条件一致
12	SCMFDB	0	R/W	Iバスサイクル条件一致フラグ B チャンネル B にセットしたブレーク条件の Iバスサイクル条件を満足すると、このフラグは 1 にセットされます。このフラグをクリアするには、このビットに 0 を書き込みます。 0 : チャンネル B に対する Iバスサイクル条件不一致 1 : チャンネル B に対する Iバスサイクル条件一致
11	PCTE	0	R/W	PC トレースイネーブル 0 : PC トレースを禁止 1 : PC トレースを許可
10	PCBA	0	R/W	PC ブレークセレクト A チャンネル A に対する命令フェッチサイクルのブレークタイミングが命令実行の前か後かを選択します。 0 : チャンネル A の PC ブレークを命令実行前に設定 1 : チャンネル A の PC ブレークを命令実行後に設定
9、8	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込み値も常に 0 にしてください。
7	DBEA	0	R/W	データブレークイネーブル A データバス条件がチャンネル A のブレーク条件に含まれるかどうかを選択します。 0 : データバス条件がチャンネル A のブレーク条件に含まれない 1 : データバス条件がチャンネル A のブレーク条件に含まれる

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
6	PCBB	0	R/W	PC ブレークセレクト B チャンネル B に対する命令フェッチサイクルのブレークタイミングが命令実行の前か後かを選択します。 0 : チャンネル B の PC ブレークを命令実行前に設定 1 : チャンネル B の PC ブレークを命令実行後に設定
5	DBEB	0	R/W	データブレークイネーブル B データバス条件がチャンネル B のブレーク条件に含まれるかどうかを選択します。 0 : データバス条件がチャンネル B のブレーク条件に含まれない 1 : データバス条件がチャンネル B のブレーク条件に含まれる
4	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	SEQ	0	R/W	シーケンス条件セレクト チャンネル A および B の 2 つの条件が独立した条件であるか連続した条件であるかを選択します。 0 : 独立した条件下でチャンネル A とチャンネル B を比較 1 : 連続した条件下でチャンネル A とチャンネル B を比較 (チャンネル A、次にチャンネル B)
2、1	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
0	ETBE	0	R/W	実行回数ブレークイネーブル チャンネル B に対してのみ実行回数ブレーク条件を有効にします。このビットが 1 の場合、生じたブレーク条件の数が BETR レジスタで指定した実行回数と等しくなった時ユーザブレイク割り込みを要求します。 0 : チャンネル B の実行回数ブレーク条件を無効にする 1 : チャンネル B の実行回数ブレーク条件を有効にする

7.3.12 実行回数ブ레이크レジスタ (BETR)

BETR は、16 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。チャンネル B の実行回数ブ레이크条件を有効にすると、このレジスタはブ레이크を行う回数を指定します。最大値は $2^{12}-1$ 回です。ブ레이크条件を満たすたびに BETR は 1 ずつデクリメントされます。BETR が H'0001 になった後、ブ레이크条件を満たすとユーザブ레이크割り込みを要求します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	BET[11:0]											
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~12	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
11~0	BET[11:0]	すべて 0	R/W	実行回数

7.3.13 ブランチソースレジスタ (BRSR)

BRSR は、32 ビットの読み出し専用レジスタです。BRSR は、分岐元命令のアドレスのビット 27~0 を格納します。BRSR は、分岐発生時に 1 にセットされるフラグビットを持っています。このフラグビットは、BRSR の読み出し時、PC トレース禁止状態からの許可設定時、またはパワーオンリセットで 0 にクリアされます。その他のビットは、リセットによっては初期化されません。4 本の BRSR レジスタはキュー構造を持ち、格納したレジスタは分岐ごとにシフトされます。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	SVF	-	-	-	BSA27	BSA26	BSA25	BSA24	BSA23	BSA22	BSA21	BSA20	BSA19	BSA18	BSA17	BSA16
初期値:	0	0	0	0	不定											
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BSA15	BSA14	BSA13	BSA12	BSA11	BSA10	BSA9	BSA8	BSA7	BSA6	BSA5	BSA4	BSA3	BSA2	BSA1	BSA0
初期値:	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31	SVF	0	R	BRSR 有効フラグ 分岐元のアドレスが格納されているかどうかを示します。このフラグは分岐発生時に 1 にセットされます。このフラグは、BRSR を読み出した場合、PC トレース禁止の状態から許可に設定した場合、パワーオンリセットのいずれかの条件で 0 にクリアされます。 0 : BRSR レジスタの値は無効 1 : BRSR レジスタの値は有効

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
30~28	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
27~0	BSA27~ BSA0	不定	R	分岐元アドレス これらのビットは分岐元アドレスのビット27~0を格納します。

7.3.14 ブランチデスティネーションレジスタ (BRDR)

BRDR は、32 ビットの読み出し専用レジスタです。BRDR は、分岐先命令のアドレスのビット27~0を格納します。BRDR は、分岐発生時に1に設定されるフラグビットを持っています。このフラグビットは、BRDR の読み出し時、PC トレース禁止状態からの許可設定時、またはパワーオンリセットで0にクリアされます。その他のビットはリセットによっては初期化されません。4本のBRDRレジスタはキュー構造を持ち、格納したレジスタは分岐ごとにシフトされます。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	DVF	-	-	-	BDA27	BDA26	BDA25	BDA24	BDA23	BDA22	BDA21	BDA20	BDA19	BDA18	BDA17	BDA16
初期値:	0	0	0	0	不定											
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BDA15	BDA14	BDA13	BDA12	BDA11	BDA10	BDA9	BDA8	BDA7	BDA6	BDA5	BDA4	BDA3	BDA2	BDA1	BDA0
初期値:	不定															
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31	DVF	0	R	BRDR 有効フラグ 分岐先アドレスが格納されているかどうかを示します。このフラグは分岐発生時に1にセットされます。このフラグは、BRDR を読み出した場合、PC トレース禁止の状態から許可に設定した場合、パワーオンリセットのいずれかの条件で0にクリアされます。 0: BRDR レジスタの値は無効 1: BRDR レジスタの値は有効
30~28	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
27~0	BDA27~ BDA0	不定	R	分岐先アドレス これらのビットは分岐先アドレスのビット27~0を格納します。

7.4 動作説明

7.4.1 ユーザブ레이크動作の流れ

ブ레이크条件の設定からユーザブ레이크例外処理までの動作の流れは次のとおりです。

1. ブ레이크アドレスは、ブ레이크アドレスレジスタ (BARAまたはBARB) にセットします。マスクするアドレスは、ブ레이크アドレスマスクレジスタ (BAMRAまたはBAMRB) にセットします。ブ레이크データは、ブ레이크データレジスタ (BDRAまたはBDRB) にセットします。マスクするデータは、ブ레이크データマスクレジスタ (BDMRAまたはBDMRB) にセットします。バスブ레이크条件は、ブ레이크バスサイクルレジスタ (BBRAまたはBBRB) にセットします。BBRAまたはBBRBの3つの制御ビットペア、すなわちLバスサイクルまたはIバスサイクルセレクト、命令フェッチまたはデータアクセスセレクト、読み出しまたは書き込みセレクトの3つの制御ビットペアのどれか1つでもB'00の場合は、ユーザブ레이크は発生しません。ブ레이크制御は、BRCRのビットにセットします。他のすべてのブ레이크関連レジスタの設定後にBBRAまたはBBRBの設定を行ってください。
2. ブ레이크条件を満足すると、UBCはユーザブ레이크割り込み要求をCPUに通知するとともに、それぞれのチャンネルに対するLバス条件一致フラグ (SCMFCAまたはSCMFCB) およびIバス条件一致フラグ (SCMFDAまたはSCMFDB) をセットします。
3. 設定条件の一致または不一致をチェックするため、該当する条件一致フラグ (SCMFCA, SCMFDA, SCMFCB, SCMFDB) を使用することができます。フラグは条件一致によりセットされますが、リセットされません。フラグを再び使用できるようにするためには、まず0を書き込み、フラグをリセットしてください。
4. チャンネルAおよびチャンネルBに設定したブ레이크条件一致がほぼ同時に発生する場合があります。CPUに通知するユーザブ레이크割り込み要求は1つだけであっても、これらの2つの条件一致フラグは2つともセットされる場合があります。
5. ブ레이크条件としてIバスを選択した場合は、次のことに注意してください。
 - Iバスには、CPUおよびDTCが接続されています。UBCはBBRAレジスタのCPA2~CPA0ビット、およびBBRBレジスタのCPB2~CPB0ビットで選択したバスマスタの生成するバスサイクルを監視し、条件一致比較を行います。
 - CPUのLバス上での命令フェッチに起因したIバスサイクルをIバスでの命令フェッチサイクル、それ以外をデータアクセスサイクルと定義します。
 - DTCが発行するIバスサイクルは、データアクセスサイクルのみです。
 - Iバスにブ레이크条件を設定している場合は、CPUが実行した命令に起因したIバスサイクルで条件が一致したときでも、どの命令でユーザブ레이크を受け付けるかを一意に決定することはできません。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137のみ)

7.4.2 命令フェッチサイクルでのユーザブレイク

1. ブレイクバスサイクルレジスタ (BBRAまたはBBRB) に「Lバス/命令フェッチ/読み出し/ワード、ロングワード、またはオペランドサイズを含まない」が設定されると、ブレイク条件はLバスの命令フェッチになります。命令実行の前にユーザブレイクするか後にユーザブレイクするかは、該当するチャンネルに対するブレイクコントロールレジスタ (BRCR) のPCBAまたはPCBBビットで選択できます。ブレイク条件として命令フェッチサイクルを設定する場合は、ブレイクアドレスレジスタ (BARAまたはBARB) のLSBを0にクリアしてください。このビットが1にセットされているとユーザブレイクは発生しません。
2. 命令フェッチによるユーザブレイクがその命令を実行する前に行われるように設定されている状態でブレイク条件が一致した場合は、命令がフェッチされて命令を実行することが確定した時点でユーザブレイクが生じます。したがって、この機能はオーバーラン (分岐または割り込みの遷移中にフェッチされ、しかも実行されない命令) によってフェッチされる命令には使用できません。遅延分岐命令の遅延スロットに対してこの種のブレイク条件が設定されると、遅延分岐命令の実行前にユーザブレイクが発生します。

【注】 遅延分岐命令が分岐しなかった場合は、その後続命令は遅延スロットとはみなされません。

3. ブレイク条件でユーザブレイクが命令実行後に起こるように設定している場合は、ブレイク条件と一致した命令が実行され、次の命令の実行前にユーザブレイクが発生します。実行前のユーザブレイクの場合と同様、これはオーバーランフェッチ命令では使用できません。遅延分岐命令およびその遅延スロットに対してこの種のブレイク条件が設定されると、分岐先の最初の命令までユーザブレイクは発生しません。
4. 命令フェッチサイクルが設定されるとブレイクデータレジスタ (BDRAまたはBDRB) は、無視されます。したがって、命令フェッチサイクルのユーザブレイクにはブレイクデータを設定することはできません。
5. 命令フェッチサイクルでのユーザブレイクにおいてIバスを設定した場合は、Iバス上の命令フェッチサイクルに対する条件判定が行われます。詳細は、「7.4.1 ユーザブレイク動作の流れ」の5.の項を参照してください。

7.4.3 データアクセスサイクルでのユーザブレイク

1. データアクセスブレイクにおいて、ブレイク条件としてLバスを指定した場合は、実行された命令によりアクセスされたアドレス (およびデータ) に対して条件比較を行いユーザブレイクを発生します。ブレイク条件としてIバスを指定した場合は、Iバス上のCPUを含めたすべてのバスマスタが発行するデータアクセスサイクルのアドレス (およびデータ) に対して条件比較を行いユーザブレイクを発生します。Iバス上に発行されるCPUのバスサイクルに関しては、「7.4.1 ユーザブレイク動作の流れ」の5.の項を参照してください。
2. 表7.3にデータアクセスサイクルアドレスと各オペランドサイズについての比較条件の関係を示します。

表7.3 データアクセスサイクルアドレスおよびオペランドサイズの比較条件

アクセスサイズ	比較アドレス
ロングワード	ブレイクアドレスレジスタのビット31~2とアドレスバスのビット31~2を比較
ワード	ブレイクアドレスレジスタのビット31~1とアドレスバスのビット31~1を比較
バイト	ブレイクアドレスレジスタのビット31~0とアドレスバスのビット31~0を比較

これは、たとえばブレイクアドレスレジスタ (BARA/BARB) にアドレスH'00001003を設定するとき、ブレイク条件を満足するバスサイクルには、(他のすべての条件が満足されると仮定した場合) 以下が含まれることを意味します。

H'00001000 でのロングワードアクセス

H'00001002 でのワードアクセス

H'00001003 でのバイトアクセス

3. ブレイク条件にデータ値が含まれる場合

ブレイク条件にデータ値が含まれる場合は、ブレイクバスサイクルレジスタ (BBRAまたはBBRB) にロングワード、ワード、またはバイトをオペランドサイズとして指定します。データ値がブレイク条件に含まれる場合は、アドレス条件とデータ条件が一致するときユーザブレイクが発生します。この場合、バイトデータを指定するためには、ブレイクデータレジスタ (BDRAまたはBDRB) とブレイクデータマスクレジスタ (BDMRAまたはBDMRB) のビット15~8、ビット7~0の2バイトに同じデータをセットします。ワードまたはバイトのオペランドサイズを選択すると、BDRAまたはBDRBとBDMRAまたはBDMRBのビット31~16は無視されます。

4. Lバスを選択している場合は、条件が一致した命令の実行を完了し、次の命令を実行する直前にユーザブレイクが発生します。ただし、条件にデータ値を含める場合は、条件が一致した命令の次の命令の実行完了後になる場合もあります。Iバスを選択している場合は、ユーザブレイクの発生する命令を特定することはできません。また、遅延分岐命令やその遅延スロットでこの種のユーザブレイクが発生した場合は、分岐先の最初の命令までユーザブレイクは発生しません。

7.4.4 シーケンシャルブレイク

1. BRCCRのSEQビットを1にセットすると、チャンネルAブレイク条件が一致した後、チャンネルBブレイク条件が一致するときにシーケンシャルブレイクが発生します。チャンネルAブレイク条件が一致する前にチャンネルBブレイク条件が一致すると、ユーザブレイクは発生しません。また、チャンネルAとチャンネルBのブレイク条件が同時に一致したときも、シーケンシャルブレイクは発生しません。シーケンシャルブレイク指定時、チャンネルA条件が一致し、かつチャンネルB条件が一致していないときにチャンネルA一致をクリアしたい場合は、BRCCRレジスタのSEQビットに0を書き込み、チャンネルAの条件一致フラグにも0を書き込みクリアしてください。
2. シーケンシャルブレイク指定では、Lバス、Iバスを選択でき、実行回数ブレイク条件も指定することができます。たとえば、実行回数ブレイク条件を指定すると、チャンネルAブレイク条件一致後、チャンネルBブレイク条件がBETR=H'0001のときに一致するとブレイク条件が満たされます。

7.4.5 回避されるプログラムカウンタの値

ユーザブレイク発生時は、実行を再開すべき命令のアドレスをスタックに退避し、例外処理状態に移行します。ブレイク条件としてLバスを指定している場合は、ユーザブレイクの発生する命令を一意に決定することができます (ブレイク条件にデータを含む場合を除く)。ブレイク条件としてIバスを指定している場合は、ユーザブレイクの発生する命令を一意に決定することはできません。

1. 命令フェッチを (命令実行前) ブレイク条件として指定する場合

スタックには、ブレイク条件と一致した命令のアドレスが退避されます。条件が一致した命令は実行されず、その前にユーザブレイクが発生します。ただし、遅延スロット命令で条件が一致した場合は、遅延分岐命令のアドレスがスタックに退避されます。

2. 命令フェッチを (命令実行後) ブレイク条件として指定する場合

スタックには、ブレイク条件と一致した命令の次の命令のアドレスが退避されます。条件が一致した命令は実行され、次の命令の実行前にユーザブレイクが発生します。遅延分岐命令やその遅延スロットで一致した場合は、それらの命令は実行され、分岐先のアドレスがスタックに退避されます。

3. データアクセス (アドレスのみ) をブレイク条件として指定する場合

スタックには、ブレイク条件に一致した命令の直後の命令のアドレスが退避されます。条件に一致した命令が実行され、次の命令の実行前にユーザブレイクが発生します。ただし、遅延スロットで条件が一致した場合は、分岐先のアドレスがスタックに退避されます。

4. データアクセス (アドレス+データ) をブレイク条件として指定する場合

データ値がブレイク条件に追加されると、ブレイク条件に一致した命令の次の命令か、その次の命令のアドレスがスタックに退避されます。ユーザブレイクが発生する場所は正確に決定することはできません。

遅延スロット命令で条件が一致した場合は、分岐先アドレスがスタックに退避されます。また、条件に一致した命令の次命令が分岐命令である場合は、分岐命令や遅延スロットの実行まで完了した後にブレイクが生じるときがあります。この場合もスタックには、分岐先のアドレスが退避されます。

7.4.6 PC トレース

1. PCトレースは、BRCRのPCTEを1にセットすることによってイネーブルになります。分岐（分岐命令および割り込み例外）が発生すると、分岐元アドレスと分岐先アドレスがそれぞれBRSRとBRDRに格納されます。
2. BRSR、BRDRに格納される値は、分岐の種類によってそれぞれ次のようになります。
 - 分岐命令により分岐が生じる場合は、分岐命令のアドレスがBRSRに、分岐先命令のアドレスがBRDRに格納されます。
 - 割り込みや一般例外により分岐が生じる場合は、例外発生により保存されるスタックの値がBRSRに、例外処理ルーチンの先頭アドレスがBRDRに格納されます。
3. BRSRとBRDRは、4組のキュー構造からなっています。PCトレースレジスタに格納されたアドレスの読み出し時、キューの先頭を最初に読み出します。BRSRとBRDRはリードポインタを共有します。BRSR、BRDRの順で読み出してください。キューはBRDRの読み出し後のみシフトされます。BRCRのPCTEビットをオフからオンに切り替えると、キューの値は無効になります。
4. 4組のキューはAUDと共通化していますので、STBCR5のMSTP25ビットを0に設定し、STBCR6のAUDSRSTビットを1に設定した後、BRCRのPCTEビットを1に設定してください。本製品はAUD機能を搭載していませんが、本設定を行う必要があります。
5. FIFO（4組のキュー）は、パワーオンリセット、マニュアルリセット、AUDソフトウェアリセットにより初期化されます。マニュアルリセット、AUDソフトウェアリセットにより初期化した場合は、BRCRのPCTEをいったん0にセットしたのち1をセットすることによって再度PCトレースを開始できます。

7.4.7 使用例

(1) Lバス命令フェッチサイクルに指定したブレイク条件

(例 1-1)

- レジスタ指定

BARA=H'00000404、BAMRA=H'00000000、BBRA=H'0054、BDRA=H'00000000、BDMRA=H'00000000、
BARB=H'00008010、BAMRB=H'00000006、BBRB=H'0054、BDRB=H'00000000、BDMRB=H'00000000、
BRCR=H'00000400

指定条件：チャンネル A / チャンネル B 独立モード

<チャンネル A>

アドレス：H'00000404、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：Lバス / 命令フェッチ (命令実行後) / 読み出し (オペランドサイズは条件に含まれません)

<チャンネル B>

アドレス：H'00008010、アドレスマスク：H'00000006

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：Lバス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し (オペランドサイズは条件に含まれません)

ユーザブレイクは、アドレス H'00000404 の命令実行後、またはアドレス H'00008010~H'00008016 の命令の実行前に発生します。

(例 1-2)

- レジスタ指定

BARA=H'00037226、BAMRA=H'00000000、BBRA=H'0056、BDRA=H'00000000、BDMRA=H'00000000、
BARB=H'0003722E、BAMRB=H'00000000、BBRB=H'0056、BDRB=H'00000000、BDMRB=H'00000000、
BRCR=H'00000008

指定条件：チャンネル A / チャンネル B シーケンシャルモード

<チャンネル A>

アドレス：H'00037226、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：Lバス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し / ワード

<チャンネル B>

アドレス：H'0003722E、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：Lバス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し / ワード

アドレス H'00037226 の命令が実行された後、アドレス H'0003722E の命令実行前にユーザブレイクが発生します。

(例 1-3)

• レジスタ指定

BARA=H'00027128、BAMRA=H'00000000、BBRA=H'005A、BDRA=H'00000000、BDMRA=H'00000000、
BARB=H'00031415、BAMRB=H'00000000、BBRB=H'0054、BDRB=H'00000000、BDMRB=H'00000000、
BRCR=H'00000000

指定条件：チャンネル A / チャンネル B 独立モード

<チャンネル A>

アドレス：H'00027128、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行前) / 書き込み / ワード

<チャンネル B>

アドレス：H'00031415、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し (オペランドサイズは条件に含まれません)

チャンネル A では、命令フェッチは書き込みサイクルではないのでユーザブレイクは発生しません。チャンネル B では、命令フェッチは偶数アドレスに対して実行されるのでユーザブレイクは発生しません。

(例 1-4)

• レジスタ指定

BARA=H'00037226、BAMRA=H'00000000、BBRA=H'005A、BDRA=H'00000000、BDMRA=H'00000000、
BARB=H'0003722E、BAMRB=H'00000000、BBRB=H'0056、BDRB=H'00000000、BDMRB=H'00000000、
BRCR=H'00000008

指定条件：チャンネル A / チャンネル B シーケンシャルモード

<チャンネル A>

アドレス：H'00037226、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行前) / 書き込み / ワード

<チャンネル B>

アドレス：H'0003722E、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し / ワード

チャンネル A で命令フェッチは書き込みサイクルではないので、シーケンシャル条件一致は生じません。したがって、ユーザブレイクは発生しません。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

(例 1-5)

- レジスタ指定

BARA=H'00000500、BAMRA=H'00000000、BBRA=H'0057、BDRA=H'00000000、BDMRA=H'00000000、
BARB=H'00001000、BAMRB=H'00000000、BBRB=H'0057、BDRB=H'00000000、BDMRB=H'00000000、
BRCCR=H'00000001、BETR=H'0005

指定条件：チャンネル A / チャンネル B 独立モード

<チャンネル A>

アドレス：H'00000500、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し / ロングワード

実行回数ブレイクイネーブル (5 回)

<チャンネル B>

アドレス：H'00001000、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し / ロングワード

チャンネル A では、ユーザブレイクはアドレス H'00000500 の命令を 4 回実行した後、5 回目の命令実行前に発生します。チャンネル B では、ユーザブレイクはアドレス H'00001000 の命令の実行前に発生します。

(例 1-6)

- レジスタ指定

BARA=H'00008404、BAMRA=H'00000FFF、BBRA=H'0054、BDRA=H'00000000、BDMRA=H'00000000、
BARB=H'00008010、BAMRB=H'00000006、BBRB=H'0054、BDRB=H'00000000、BDMRB=H'00000000、
BRCCR=H'00000400

指定条件：チャンネル A / チャンネル B 独立モード

<チャンネル A>

アドレス：H'00008404、アドレスマスク：H'00000FFF

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行後) / 読み出し (オペランドサイズは条件に含まれません)

<チャンネル B>

アドレス：H'00008010、アドレスマスク：H'00000006

データ：H'00000000、データマスク：H'00000000

バスサイクル：L バス / 命令フェッチ (命令実行前) / 読み出し (オペランドサイズは条件に含まれません)

ユーザブレイクは、アドレス H'00008000 ~ H'00008FFE の命令の実行後、またはアドレス H'00008010 ~ H'00008016 の命令の実行前に生じます。

(2) Lバスデータアクセスサイクルに指定したブ레이크条件

(例 2-1)

• レジスタ指定

BARA=H'00123456、BAMRA=H'00000000、BBRA=H'0064、BDRA=H'12345678、BDMRA=H'FFFFFFF、
BARB=H'000ABCDE、BAMRB=H'000000FF、BBRB=H'006A、BDRB=H'0000A512、BDMRB=H'00000000、
BRCR=H'00000080

指定条件：チャンネル A / チャンネル B 独立モード

<チャンネル A>

アドレス：H'00123456、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'12345678、データマスク：H'FFFFFFF

バスサイクル：Lバス / データアクセス / 読み出し (オペランドサイズは条件に含まれません)

<チャンネル B>

アドレス：H'000ABCDE、アドレスマスク：H'000000FF

データ：H'0000A512、データマスク：H'00000000

バスサイクル：Lバス / データアクセス / 書き込み / ワード

チャンネル A では、ユーザブ레이크は、アドレス H'00123454 に対するロングワードの読み出し、アドレス H'00123456 に対するワード読み出し、あるいはアドレス H'00123456 に対するバイト読み出しで発生します。チャンネル B では、ユーザブ레이크は H'000ABC00~H'000ABCFE にワード H'A512 を書き込むときに発生します。

7. ユーザブレイクコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

(3) Iバスデータアクセスサイクルに指定されたブレイク条件

(例 3-1)

- レジスタ指定

BARA=H'00314154、BAMRA=H'00000000、BBRA=H'0194、BDRA=H'12345678、BDMRA=H'FFFFFFFF、
BARB=H'00055555、BAMRB=H'00000000、BBRB=H'01A9、BDRB=H'00007878、BDMRB=H'0000F0F0、
BRCR=H'00000080

指定条件：チャンネル A / チャンネル B 独立モード

<チャンネル A>

アドレス：H'00314154、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'12345678、データマスク：H'FFFFFFFF

バスサイクル：Iバス (CPU サイクル) / 命令フェッチ / 読み出し (オペランドサイズは条件に含まれません)

<チャンネル B>

アドレス：H'00055555、アドレスマスク：H'00000000

データ：H'00000078、データマスク：H'0000000F

バスサイクル：Iバス (CPU サイクル) / データアクセス / 書き込み / バイト

チャンネル A では、ユーザブレイクは外部メモリ空間のアドレス H'00314156 に対する命令フェッチで発生します。チャンネル B では、ユーザブレイクは CPU がバイトデータ H'7x を外部メモリ空間のアドレス H'00055555 に書き込むときに発生します。

7.5 使用上の注意事項

1. UBCのレジスタの読み出しまたは書き込みは、バス経由で行われます。したがって、UBCのレジスタを書き換える命令を実行してから実際にその値が反映されるまでの期間は、所望のユーザブレイクが発生しない場合があります。UBCレジスタが変更されるタイミングを知るためには、最後に書き込んだレジスタを読み出してください。それ以降の命令は、新しく書き込んだレジスタ値に対して有効です。
2. UBCはLバスサイクルとIバスサイクルを同じチャンネルで監視することはできません。
3. シーケンシャルブレイクの指定においての注意事項は次のとおりです。

シーケンシャルブレイクの設定時、Aチャンネル一致が発生後Bチャンネル一致が発生するとき、条件一致が発生します。したがって、チャンネルA一致とチャンネルB一致が同時に発生するバスサイクルが設定されてもユーザブレイクは発生しません。
4. ユーザブレイクと他の例外が同一命令で発生した場合は、「第5章 例外処理」の表5.1に定められた優先順位の判定が行われます。より高い優先度の例外が発生した場合は、ユーザブレイクは発生しません。
 - 命令実行前ブレイクは他のどの例外よりも優先して受け付けられます。
 - 命令実行後ブレイクやデータアクセスブレイクは、より優先度の高い再実行型の例外（命令実行前ブレイクを含む）と同時に発生した場合、再実行型の例外が受け付けられ、条件一致を示すフラグもセットされません（ただし、5項に示す例外事項があります）。例外処理により再実行型の例外要因が解消され、同命令が再実行されて完了する時点で改めてユーザブレイクが発生し、フラグがセットされます。
 - 命令実行後ブレイクやデータアクセスブレイクが、より優先度の高い完了型の例外（TRAPA）と同時に発生した場合は、ユーザブレイクは発生しませんが、条件一致を示すフラグはセットされます。
5. 4項の例外事項として、次の注意事項があります。

データアクセスによりCPUアドレスエラーが発生する命令において命令実行後ブレイクやデータアクセスブレイクが成立する場合は、ユーザブレイク割り込みに優先してCPUアドレスエラーが発生します。この際、UBCの条件一致フラグもセットされます。
6. 遅延スロットでユーザブレイクが発生する場合は、次の注意事項があります。

RTE命令の遅延スロット命令に対して命令実行前ブレイクを設定した場合は、RTE命令の分岐先の実行前までユーザブレイクは発生しません。
7. UBCモジュールスタンバイ時は、ユーザブレイク機能を使用できません。また、モジュールスタンバイ中は、UBCレジスタを読み書きしないでください。読み書きした場合、その値は保証されません。
8. SLEEP命令および遅延スロットがSLEEP命令となる分岐命令には、命令実行後ブレイクを設定しないでください。また、SLEEP命令およびSLEEP命令の1~2命令前には、データアクセスブレイクを設定しないでください。

7. ユーザブレークコントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)

9. UBCはDTCが動作中の場合には、CPUによる外部空間アクセスをIバス上で正しく判定できません。上記の条件で外部空間アクセスをIバスで判定する場合には、全バスマスタを選択してください。この場合バスマスタを特定した条件判定はできなくなります。ただし、データ値からバスマスタを推定できる場合は、データを判定条件に含めることでバスマスタを推定することができます。

8. データトランスファコントローラ (DTC)

本 LSI は、データトランスファコントローラ (DTC) を内蔵しています。DTC は、割り込み要求によって起動され、データ転送を行うことができます。

8.1 特長

- 任意チャネル数の転送が可能
- チェイン転送 (一つの起動要因に対して複数のデータ転送) が可能
指定された回数のデータ転送後のみチェイン転送が可能 (カウンタ=0のとき)
- 転送モード: 3種類
ノーマル転送モード、リピータ転送モード、ブロック転送モードの選択が可能
転送元、転送先アドレスのインクリメント、デクリメント、固定の選択が可能
- 転送元、転送先アドレスを32ビットで指定でき、4Gバイトのアドレス空間を直接指定可能
- データ転送のデータサイズをバイト、ワード、ロングワードに設定可能
- DTCを起動した割り込みをCPUに要求可能
一回のデータ転送終了後にCPUに対する割り込み要求を発生可能
指定したデータ転送終了後にCPUに対する割り込み要求を発生可能
- 転送情報のリードスキップを指定可能
- 固定を選択した転送元アドレス、転送先アドレスはライトバックスキップを実行
- モジュールストップモードの設定可能
- ショートアドレスモードの設定が可能
- バス権解放タイミングを5種類から選択可能
- DTC起動時の優先順位を2種類から選択可能

8. データトランスファコントローラ (DTC)

図 8.1 に DTC のブロック図を示します。DTC の転送情報は、データ領域に配置可能です*。

【注】 * 転送情報を内蔵 RAM に配置した場合、必ず RAMCR の RAME ビットを 1 にセットしてください。

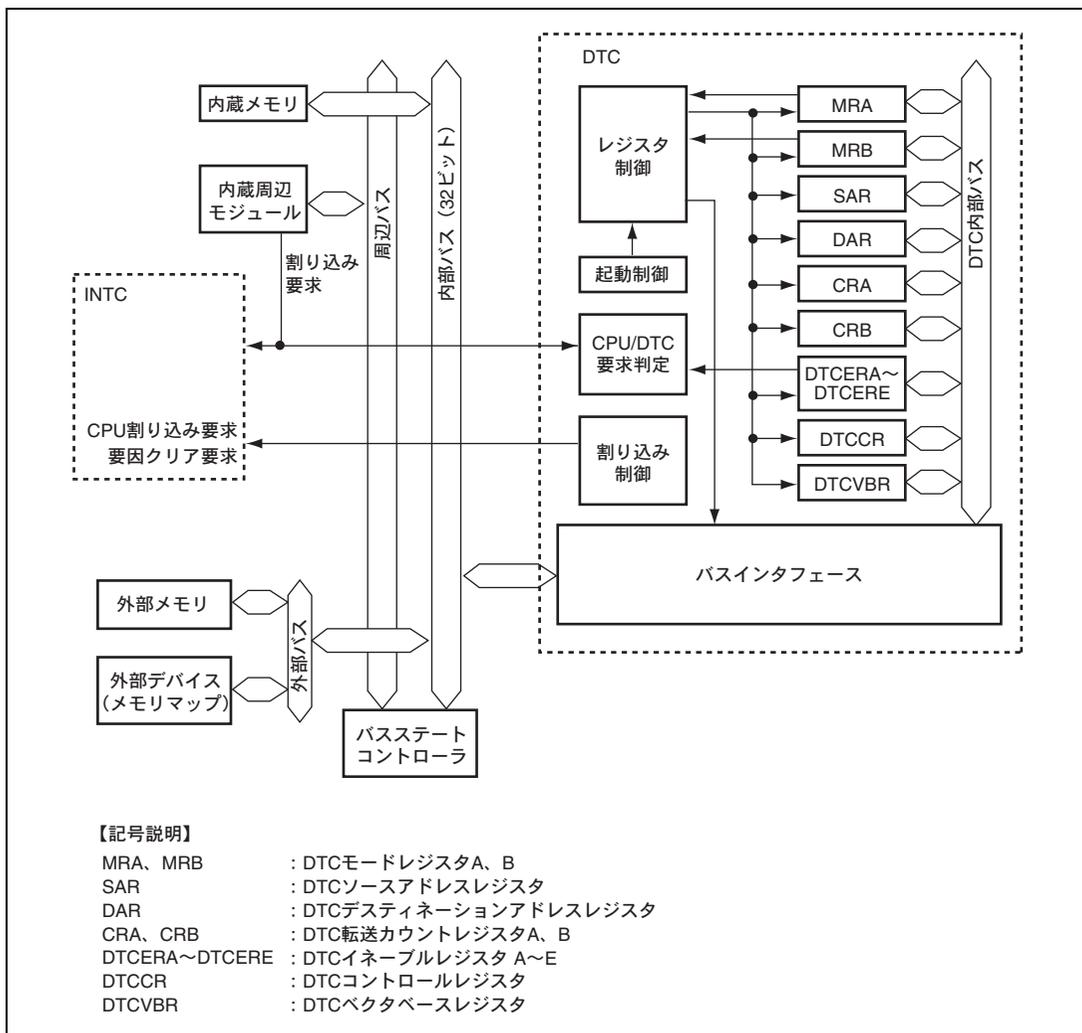


図 8.1 DTC のブロック図

8.2 レジスタの説明

DTC には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

MRA、MRB、SAR、DAR、CRA、CRB の 6 本のレジスタは、CPU から直接アクセスすることはできません。データ領域に転送情報として配置します。DTC 起動要因が発生すると、起動要因ごとに決められたベクタアドレスに従って転送情報の先頭アドレスを読み出し、任意の転送情報を DTC 内に転送してデータ転送を行います。データ転送が終了すると、これらのレジスタの内容がライトバックされます。

一方、DTCERA～DTCERE、DTCCR、DTCVBR は CPU から直接アクセスできます。

表 8.1 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
DTC イネーブルレジスタ A	DTCERA	R/W	H'0000	H'FFFFCC80	8、16
DTC イネーブルレジスタ B	DTCERB	R/W	H'0000	H'FFFFCC82	8、16
DTC イネーブルレジスタ C	DTCERC	R/W	H'0000	H'FFFFCC84	8、16
DTC イネーブルレジスタ D	DTCERD	R/W	H'0000	H'FFFFCC86	8、16
DTC イネーブルレジスタ E	DTCERE	R/W	H'0000	H'FFFFCC88	8、16
DTC コントロールレジスタ	DTCCR	R/W	H'00	H'FFFFCC90	8
DTC ベクタベースレジスタ	DTCVBR	R/W	H'00000000	H'FFFFCC94	8、16、32
バス機能拡張レジスタ	BSCEHR	R/W	H'0000	H'FFFFE89A	8、16

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.2.1 DTC モードレジスタ A (MRA)

MRA は、DTC の動作モードの選択を行います。MRA は、CPU から直接アクセスすることができません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	MD[1:0]	Sz[1:0]	SM[1:0]	-	-			
初期値:	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7, 6	MD[1:0]	不定	—	DTC モード 1, 0 DTC の転送モードを指定します。 00: ノーマル転送モード 01: リピート転送モード 10: ブロック転送モード 11: 設定禁止
5, 4	Sz[1:0]	不定	—	DTC データトランスファサイズ 1, 0 転送データのサイズを指定します。 00: バイトサイズ転送 01: ワードサイズ転送 10: ロングワードサイズ転送 11: 設定禁止
3, 2	SM[1:0]	不定	—	ソースアドレスモード 1, 0 データ転送後の SAR の動作を指定します。 0x: SAR は固定 (SAR のライトバックはスキップされます。) 10: 転送後 SAR をインクリメント (Sz1、Sz0 が B'00 のとき+1、B'01 のとき+2、B'10 のとき+4) 11: 転送後 SAR をデクリメント (Sz1、Sz0 が B'00 のとき-1、B'01 のとき-2、B'10 のとき-4)
1, 0	—	不定	—	リザーブビット 書き込み値は常に 0 にしてください。

【注】 x: Don't care

8.2.2 DTC モードレジスタ B (MRB)

MRB は、DTC の動作モードの選択を行います。MRB は、CPU から直接アクセスできません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	CHNE	CHNS	DISEL	DTS	DM[1:0]	-	-	-
初期値:	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	CHNE	不定	—	DTC チェイン転送イネーブル チェイン転送を指定します。チェイン転送の詳細は「8.5.6 チェイン転送」を参照してください。チェイン転送の条件の選択は CHNS ビットで行います。 0: チェイン転送禁止 1: チェイン転送許可
6	CHNS	不定	—	DTC チェイン転送セレクト チェイン転送の条件を選択します。次の転送がチェイン転送の場合、指定した転送回数の終了判定、起動要因フラグまたは DTCER のクリアは行いません。 0: 連続してチェイン転送を行う 1: 転送カウンタ=0 のときのみチェイン転送を行う
5	DISEL	不定	—	DTC インタラプトセレクト このビットが 1 のとき、1 回のデータ転送もしくは 1 回のブロックデータ転送のたびに CPU に対して割り込み要求が発生します。このビットが 0 のときは指定された回数のデータ転送を終了したときだけ CPU に対して割り込み要求が発生します。
4	DTS	不定	—	DTC 転送モードセレクト リピート転送モードまたはブロック転送モードのとき、ソース側とデスティネーション側のいずれをリピート領域またはブロック領域とするかを指定します。 0: デスティネーション側がリピート領域またはブロック領域 1: ソース側がリピート領域またはブロック領域
3, 2	DM[1:0]	不定	—	デスティネーションアドレスモード 1、0 データ転送後の DAR の動作を指定します。 0x: DAR は固定 (DAR のライトバックはスキップされます。) 10: 転送後 DAR をインクリメント (Sz1、Sz0 が B'00 のとき+1、B'01 のとき+2、B'10 のとき+4) 11: 転送後 DAR をデクリメント (Sz1、Sz0 が B'00 のとき-1、B'01 のとき-2、B'10 のとき-4)
1, 0	—	不定	—	リザーブビット 書き込む値は常に 0 にしてください。

【注】 x: Don't care

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.2.3 DTC ソースアドレスレジスタ (SAR)

SAR は 32 ビットのレジスタで、DTC の転送するデータの転送元アドレスを指定します。

SAR は、CPU から直接アクセスすることはできません。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
初期値:	不定															
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	不定															
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

8.2.4 DTC デスティネーションアドレスレジスタ (DAR)

DAR は 32 ビットのレジスタで、DTC の転送するデータの転送先アドレスを指定します。

DAR は、CPU から直接アクセスすることはできません。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
初期値:	不定															
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	不定															
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

8.2.5 DTC 転送カウントレジスタ A (CRA)

CRA は 16 ビットのレジスタで、DTC のデータ転送の転送回数を指定します。

ノーマル転送モードでは、一括して 16 ビットの転送カウンタ (1~65536) として機能します。1 回のデータ転送を行うたびにデクリメント (-1) されます。カウンタ値が H'0000 になると、起動要因に対応する DTCEn ビット (n=15~0) をクリアした後に CPU に割り込み要求を発生します。転送回数は、設定値が H'0001 のときは 1 回、H'FFFF のときは 65535 回で、H'0000 のときは 65536 回になります。

リピート転送モードでは、上位 8 ビットの CRAH と下位 8 ビットの CRAL に分割されます。CRAH は転送回数を保持し、CRAL は 8 ビットの転送カウンタ (1~256) として機能します。CRAL は 1 回のデータ転送を行うたびにデクリメント (-1) され、カウンタ値が H'00 になると CRAH の内容が転送されます。転送回数は、設定値が CRAH=CRAL=H'01 のときは 1 回、H'FF のときは 255 回で、H'00 のときは 256 回になります。

ブロック転送モードでは、上位 8 ビットの CRAH と下位 8 ビットの CRAL に分割されます。CRAH はブロックサイズを保持し、CRAL は 8 ビットのブロックサイズカウンタ (1~256 バイト、1~256 ワード、または 1~256 ロングワード) として機能します。CRAL は 1 回のデータ転送を行うたびに 1 バイト (または 1 ワード、1 ロングワード) ごとにデクリメント (-1) され、カウンタ値が H'00 になると、CRAH の内容が転送されます。ブロックサイズは設定値が CRAH=CRAL=H'01 のときは 1 バイト (または 1 ワード、1 ロングワード)、H'FF のときは 255 バイト (または 255 ワード、255 ロングワード) で、H'00 のときは 256 バイト (または 256 ワード、256 ロングワード) になります。

CRA は、CPU から直接アクセスすることはできません。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	不定															
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

8.2.6 DTC 転送カウントレジスタ B (CRB)

CRB は 16 ビットのレジスタで、ブロック転送モードのとき DTC のブロックデータ転送の転送回数を指定します。16 ビットの転送回数カウンタ (1~65536) として機能し、1 回のブロックデータ転送を行うたびにデクリメント (-1) され、カウンタ値が H'0000 になると、起動要因に対応する DTCEn ビット (n=15~0) をクリアした後に CPU に割り込み要求を発生します。転送回数は、設定値が H'0001 のときは 1 回、H'FFFF のときは 65535 回で、H'0000 のときは 65536 回になります。

ノーマル転送モードおよびリピート転送モードでは、CRB は使用しません。CRB は、CPU から直接アクセスすることはできません。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	不定															
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.2.7 DTC イネーブルレジスタ A~E (DTCERA~DTCERE)

DTCEA は、DTC を起動する割り込み要因を選択するためのレジスタで、DTCERA~DTCERE があります。各割り込み要因と DTCE ビットの対応については表 8.2 を参照してください。

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	DTCE15	DTCE14	DTCE13	DTCE12	DTCE11	DTCE10	DTCE9	DTCE8	DTCE7	DTCE6	DTCE5	DTCE4	DTCE3	DTCE2	DTCE1	DTCE0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	DTCE15	0	R/W	DTC 起動イネーブル 15~0
14	DTCE14	0	R/W	1 をセットすると、対応する割り込み要因が DTC 起動要因として選択されます。
13	DTCE13	0	R/W	[クリア条件]
12	DTCE12	0	R/W	• クリアするビットの 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき
11	DTCE11	0	R/W	• MRB の DISEL ビットが 1 で、1 回のデータ転送を終了したとき
10	DTCE10	0	R/W	• 指定した回数の転送が終了したとき
9	DTCE9	0	R/W	DISEL ビットが 0 で、指定した回数の転送が終了していないときはクリアされません。
8	DTCE8	0	R/W	[セット条件]
6	DTCE6	0	R/W	• セットするビットの 0 を読み出してから 1 を書き込み
5	DTCE5	0	R/W	
4	DTCE4	0	R/W	
3	DTCE3	0	R/W	
2	DTCE2	0	R/W	
1	DTCE1	0	R/W	
0	DTCE0	0	R/W	

8.2.8 DTC コントロールレジスタ (DTCCR)

DTCCR は、転送情報リードスキップを設定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	RRS	RCHNE	-	-	ERR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R/W	R/W	R	R	R/(W)*

【注】 * フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~5	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
4	RRS	0	R/W	DTC 転送情報リードスキップイネーブル ベクタアドレスのリードと転送情報のリードを制御します。DTC ベクタ番号は、常に前回起動のベクタ番号と比較されます。ベクタ番号の値が一致し、このビットが1のとき、ベクタアドレスのリードと転送情報のリードを行わず、DTC のデータ転送を実施します。前回の起動がチェーン転送のときは、必ずベクタアドレスのリードと転送情報のリードが行われます。 ただし、バス機能拡張レジスタ (BSCEHR) の DTPR ビットを1に設定した場合は、本ビットの設定にかかわらず、転送情報リードスキップを行いません。 0: 転送情報リードスキップを行わない 1: ベクタ番号の値が一致したとき転送情報リードスキップを行う
3	RCHNE	0	R/W	DTC リピート転送後チェーン転送イネーブル リピート転送において、転送カウンタ=0でのチェーン転送を許可/禁止します。リピート転送では、転送カウンタ (CRAL) =0 となった場合、CRAL は CRAH で指定した値に書き戻されるため、転送カウンタ=0でのチェーン転送は発生しません。このビットを1にセットすることで、転送カウンタの書き戻し時のチェーン転送が許可されます。 0: リピート転送後のチェーン転送を禁止 1: リピート転送後のチェーン転送を許可
2, 1	-	すべて0	R	リザーブビット これらのビットはリードのみ有効で、ライトは無効です。
0	ERR	0	R/(W)*	転送停止フラグ DTC アドレスエラーまたは NMI 割り込み要求が発生したことを示すフラグです。DTC 起動中に DTC アドレスエラーまたは NMI 割り込み要求が発生すると、DTC のバス権解放時にバス権を解放後、DTC アドレスエラーまたは NMI 割り込み処理が実行されます。DTC は、データ転送後、転送情報ライト状態で停止します。 0: 割り込み要求なし 1: 割り込み要求発生 [クリア条件] • 1の状態をリードした後、0をライトしたとき

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.2.9 DTC ベクタベースレジスタ (DTCVBR)

DTCVBR は 32 ビットのレジスタで、ベクタテーブルアドレス算出時のベースアドレスを設定します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
					-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~12		すべて0	R/W	ビット 11~0 は読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
11~0	-	すべて0	R	

8.2.10 バス機能拡張レジスタ (BSCEHR)

BSCEHR は 16 ビットのレジスタで、DTC のバス権解放のタイミングなどを設定します。DTC による転送動作を優先的に行ったり、DTC 起動サイクル数を減少させるときに有効な機能を設定できます。詳細については「9.4.4 バス機能拡張レジスタ (BSCEHR)」を参照してください。

8.3 起動要因

DTC は、割り込み要求により起動します。起動する割り込み要因は、DTCER で選択します。対応するビットを 1 にセットすると DTC の起動要因となり、0 にクリアすると CPU の割り込み要因となります。1 回のデータ転送（チェイン転送の場合、連続した最後の転送）終了時に、起動要因となった割り込みフラグまたは DTCER の対応するビットをクリアします。

8.4 転送情報の配置と DTC ベクタテーブル

転送情報は、データ領域上に配置します。転送情報の先頭アドレスは、4n 番地としてください。4n 番地以外を指定した場合、下位 2 ビットを無視してアクセスします ([1:0]=B'00)。データ領域上での転送情報の配置を図 8.2 に示します。すべての DTC 転送の転送元/転送先が内蔵 RAM と内蔵周辺モジュールである場合に限り、「9.4.4 バス機能拡張レジスタ (BSCEHR)」の DTSA ビットを 1 にセットすることでショートアドレスモードを選択することができます。

通常、転送情報リードに 4 ロングワード必要ですが、ショートアドレスモードを選択することで転送情報リードを 3 ロングワードに省略でき、DTC 起動時間を短縮することができます。

DTC は、起動要因別にベクタテーブルから転送情報の先頭アドレスをリードし、この先頭アドレスから転送情報をリードします。DTC ベクタテーブルと転送情報の対応を図 8.3 に示します。

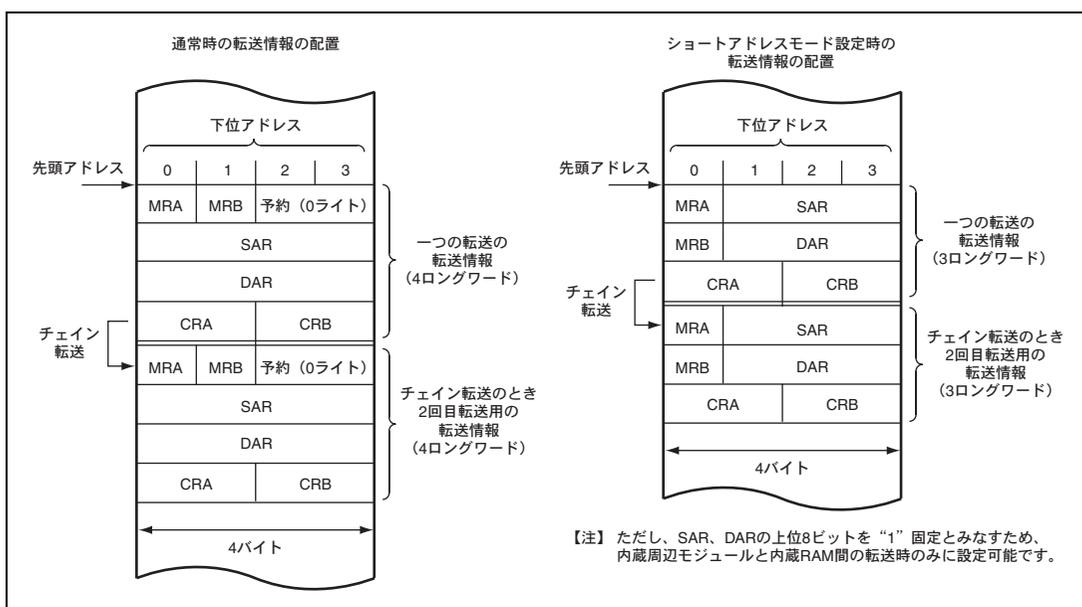


図 8.2 データ領域上での転送情報の配置

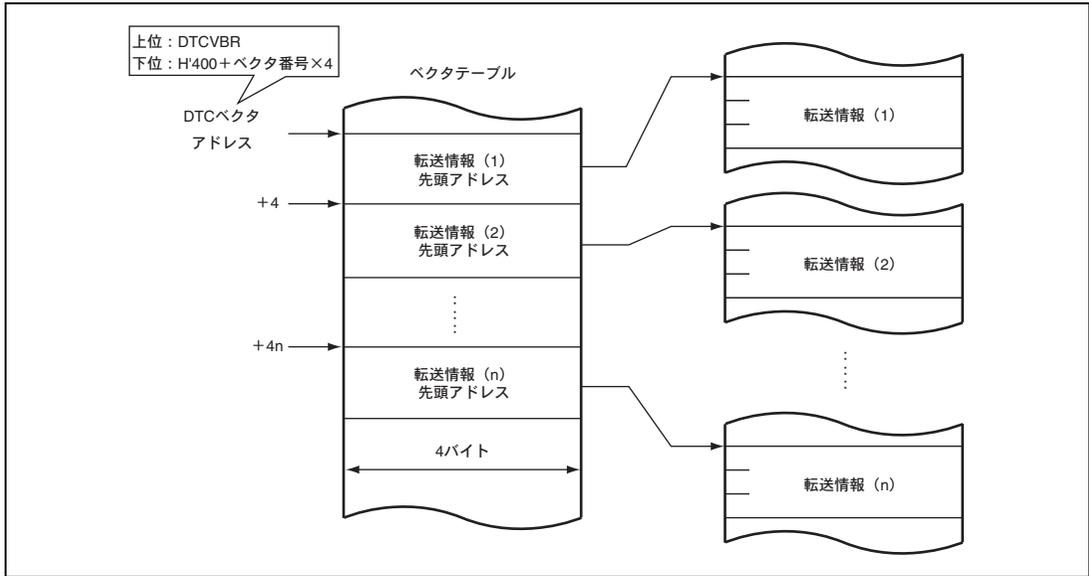


図 8.3 DTC ベクタテーブルと転送情報の対応

8. データトランスファコントローラ (DTC)

起動要因発生元	起動要因	ベクタ 番号	DTC ベクタアドレス オフセット	DTCE* ¹	転送元	転送先	優先 順位
MTU2S_5	TGIU_5S	176	H'6C0	DTCERD10	任意* ²	任意* ²	高 ▲ ↓ 低
	TGIV_5S	177	H'6C4	DTCERD9	任意* ²	任意* ²	
	TGIW_5S	178	H'6C8	DTCERD8	任意* ²	任意* ²	
CMT_0	CMI_0	184	H'6E0	DTCERD7	任意* ²	任意* ²	
CMT_1	CMI_1	188	H'6F0	DTCERD6	任意* ²	任意* ²	
A/D_0	ADI_3	208	H'740	DTCERD2	ADDR0~ ADDR7	任意* ²	
A/D_1	ADI_4	212	H'750	DTCERD1	ADDR8~ ADDR15	任意* ²	
SCL_0	RXI_0	217	H'764	DTCERE15	SCRDR_0	任意* ²	
	TXI_0	218	H'768	DTCERE14	任意* ²	SCTDR_0	
SCL_1	RXI_1	221	H'774	DTCERE13	SCRDR_1	任意* ²	
	TXI_1	222	H'778	DTCERE12	任意* ²	SCTDR_1	
SCL_2	RXI_2	225	H'784	DTCERE11	SCRDR_2	任意* ²	
	TXI_2	226	H'788	DTCERE10	任意* ²	SCTDR_2	
SSU	SSRXI	233	H'7A4	DTCERE7	SSRDR0~ SSRDR3	任意* ²	
	SSTXI	234	H'7A8	DTCERE6	任意* ²	SSTDR0~ SSTDR3	
I ² C2	IITXI	238	H'7B8	DTCERE5	任意* ²	ICDRT	
	IIRXI	239	H'7BC	DTCERE4	ICDRR	任意* ²	
RCAN-ET_0	RM0_0	242	H'7C8	DTCERE3	CONTROL0H~ CONTROL1L* ³	任意* ²	

- 【注】 *1 対応する割り込み要因のない DTCE ビットは、リザーブビットとなります。0 をライトしてください。
ソフトウェアスタンバイ状態を割り込みにより解除する場合は、対応する DTCE ビットに 0 をライトしてください。
- *2 外部メモリ、メモリマップト外部デバイス、内蔵メモリ、内蔵周辺モジュール (DTC、BSC、UBC、FLASH を除く)。
ただし、転送元もしくは転送先の少なくともどちらか片方は必ず内蔵周辺モジュールに設定してください。
外部メモリ、メモリマップト外部デバイス、内蔵メモリ間の転送はできません。
- *3 ブロック転送モードなどを利用してメールボックス 0 のメッセージコントロールフィールド 1 (CONTROL1) までリードしてください。

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.5 動作説明

転送モードには、ノーマル転送モード、リピート転送モード、ブロック転送モードがあります。転送情報をデータ領域に格納することで、任意のチャンネル数のデータ転送を行うことができます。DTC が起動すると、データ領域から転送情報をリードしてデータ転送を行い、データ転送後の転送情報をライトバックします。

DTC は、転送元アドレスを SAR、転送先アドレスを DAR で指定します。SAR、DAR は転送後、それぞれ独立にインクリメントまたはデクリメント、あるいは固定されます。

DTC の転送モードを表 8.3 に示します。

表 8.3 DTC の転送モード

転送モード	1 回の転送要求で 転送可能なデータサイズ	メモリアドレスの増減	転送回数
ノーマル転送モード	1 バイト/ワード/ロングワード	1、2 または 4 増減・固定	1~65536 回
リピート転送モード* ¹	1 バイト/ワード/ロングワード	1、2 または 4 増減・固定	1~256 回* ³
ブロック転送モード* ²	CRAH で指定したブロックサイズ (1~256 バイト/ワード/ロングワード)	1、2 または 4 増減・固定	1~65536 回* ⁴

【注】 *1 ソースまたはデスティネーションのいずれかをリピートエリアに設定

*2 ソースまたはデスティネーションのいずれかをブロックエリアに設定

*3 指定回数転送後、初期状態を回復して動作を継続

*4 1 回は 1 ブロックサイズを示します

また、MRB の CHNE ビットを 1 にセットしておくことにより、一つの起動要因で複数の転送を行うことができます (チェイン転送)。MRB の CHNS ビットの設定で、転送カウンタ=0 のときにチェイン転送を行う設定も可能です。

DTC の動作フローチャートを図 8.4 に示します。DTC 転送の条件 (チェイン転送を含む) を表 8.4 に示します (第 2 の転送から第 3 の転送を行う組み合わせは省略してあります)。

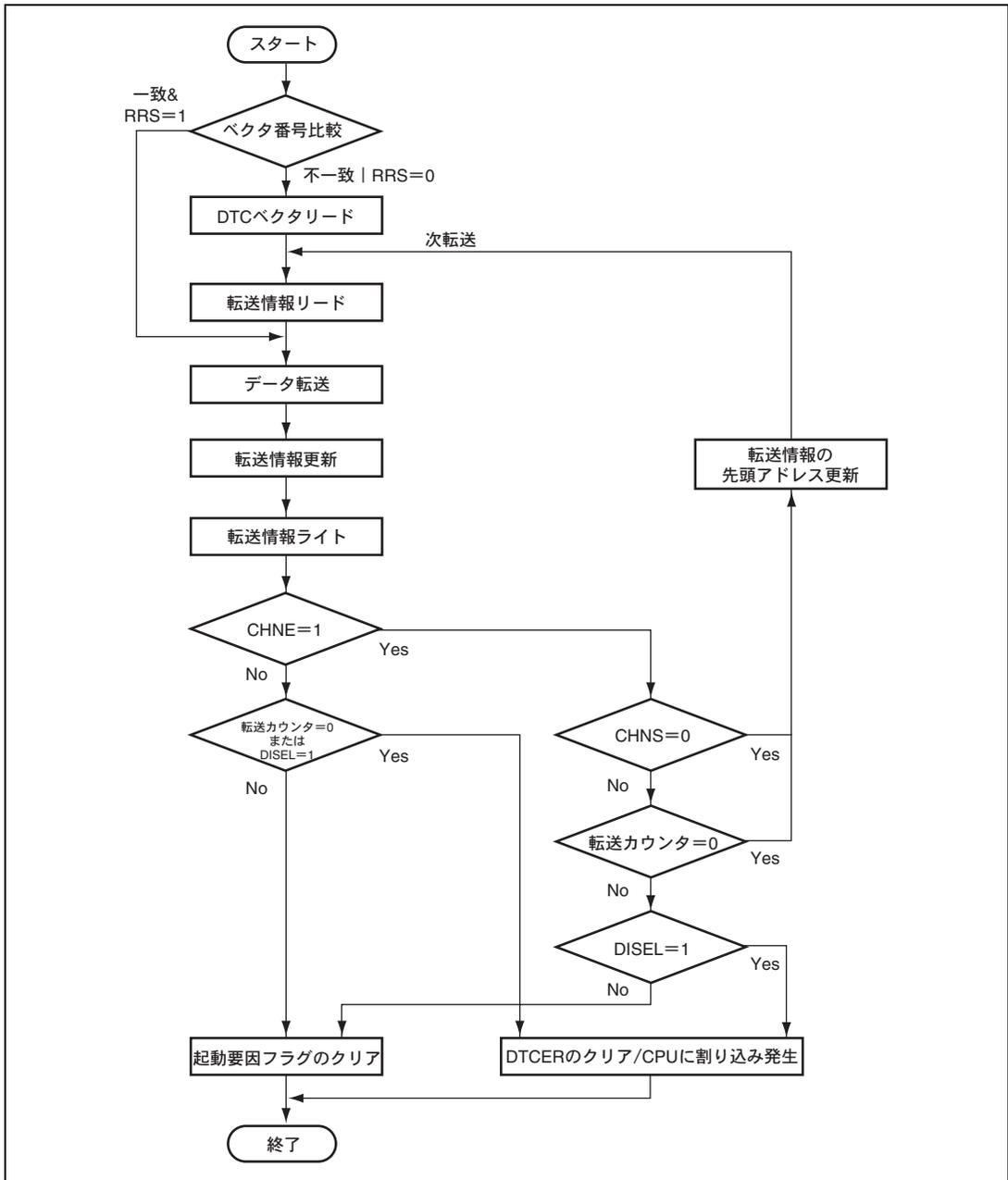


図 8.4 DTC 動作フローチャート

8. データトランスファコントローラ (DTC)

表 8.4 DTC 転送の条件 (チェーン転送を含む)

転送 モード	第 1 回転送					第 2 回転送					DTC 転送	
	CHNE	CHNS	RCHNE	DISEL	転送 カウンタ*1	CHNE	CHNS	RCHNE	DISEL	転送 カウンタ*1		
ノーマル	0	-	-	0	0 以外	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
	0	-	-	0	0	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
	0	-	-	1	-	-	-	-	-	-	CPU へ割り込み要求	
	1	0	-	-	-	0	-	-	0	0 以外	第 2 回転送で終了	
						0	-	-	0	0	第 2 回転送で終了	
						0	-	-	1	-	CPU へ割り込み要求	
	1	1	-	0	0 以外	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
	1	1	-	1	0 以外	-	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了
						-	-	-	-	-	CPU へ割り込み要求	
						0	-	-	0	0 以外	第 2 回転送で終了	
1	1	-	-	0	0	-	-	0	0	第 2 回転送で終了		
					0	-	-	0	0	第 2 回転送で終了		
					0	-	-	1	-	CPU へ割り込み要求		
リピート	0	-	-	0	-	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
	0	-	-	1	-	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
	1	0	-	-	-	0	-	-	0	-	第 2 回転送で終了	
						0	-	-	1	-	第 2 回転送で終了	
	1	1	-	0	0 以外	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
						-	-	-	-	-	CPU へ割り込み要求	
	1	1	0	0	0*2	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
	1	1	0	1	0*2	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了	
	1	1	1	-	0*2	0	-	-	0	-	第 2 回転送で終了	
						0	-	-	1	-	第 2 回転送で終了	
											CPU へ割り込み要求	

8. データトランスファコントローラ (DTC)

転送モード	第 1 回転送					第 2 回転送					DTC 転送
	CHNE	CHNS	RCHNE	DISEL	転送カウンタ*1	CHNE	CHNS	RCHNE	DISEL	転送カウンタ*1	
ブロック	0	-	-	0	0 以外	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了
	0	-	-	0	0	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了
	0	-	-	1	-	-	-	-	-	-	CPU へ割り込み要求
	1	0	-	-	-	0	-	-	0	0 以外	第 2 回転送で終了
						0	-	-	0	0	第 2 回転送で終了
						0	-	-	1	-	CPU へ割り込み要求
	1	1	-	0	-	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了
	1	1	-	1	0 以外	-	-	-	-	-	第 1 回転送で終了
	1	1	-	1	0	0	-	-	0	0 以外	第 2 回転送で終了
						0	-	-	0	0	第 2 回転送で終了
0						-	-	1	-	CPU へ割り込み要求	

【注】 *1 ノーマル転送モード：CRA、リピート転送モード：CRAL、ブロック転送モード：CRB

*2 CRAL の内容が CRAH の内容に書き換わることを示します。

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.5.1 転送情報リードスキップ機能

DTCCR の RRS ビットの設定で、ベクタアドレスのリードと転送情報のリードをスキップすることができます。DTC ベクタ番号は、常に前回起動のベクタ番号と比較します。比較結果が一致し、RRS=1 のとき、ベクタアドレスのリードと転送情報のリードを行わず、DTC のデータ転送を行います。前回の起動がチェイン転送のときは、必ずベクタアドレスのリードと転送情報のリードが行われます。転送情報リードスキップのタイミングチャートを図 8.5 に示します。

ベクタテーブルと転送情報を更新する場合には、一度 RRS=0 に設定し、ベクタテーブルと転送情報を更新した後、RRS ビットを設定してください。RRS=0 にすると、保持されていたベクタ番号は破棄され、次の起動時に更新されたベクタテーブルおよび転送情報がリードされます。

ただし、バス機能拡張レジスタ (BSCEHR) の DTPR ビットが 1 の場合は、本機能は常に無効となります。

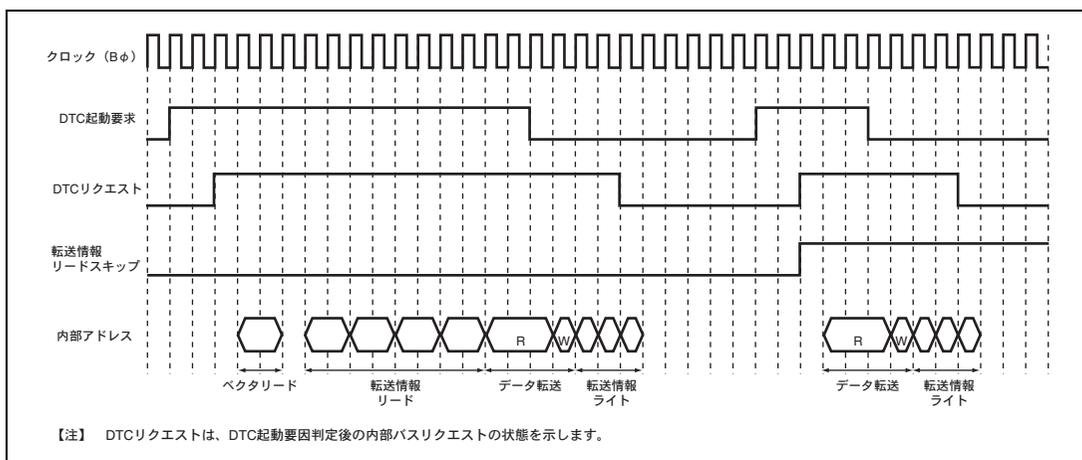


図 8.5 転送情報リードスキップのタイミングチャート

(内蔵周辺モジュールからの起動、 $I\phi : B\phi : P\phi = 1 : 1/2 : 1/2$ 、
内蔵周辺モジュールから内蔵 RAM へのデータ転送、転送情報ライトが 3 ステートの場合)

8.5.2 転送情報ライトバックスキップ機能

MRA の SM1 ビットと MRB の DM1 ビットをアドレス固定に設定すると、転送情報の一部はライトバックされません。転送情報ライトバックスキップの条件とライトバックスキップされるレジスタを表 8.5 に示します。CRA、CRB は、必ずライトバックされます。また、MRA、MRB は必ずライトバックスキップされます。

表 8.5 転送情報ライトバックスキップの条件とライトバックスキップされるレジスタ

SM1	DM1	SAR	DAR
0	0	スキップ	スキップ
0	1	スキップ	ライトバック
1	0	ライトバック	スキップ
1	1	ライトバック	ライトバック

8.5.3 ノーマル転送モード

一つの起動要因で、1バイト、1ワードまたは1ロングワードのデータ転送を行います。転送回数は1~65536です。転送元アドレスと転送先アドレスは、増加、減少または固定にそれぞれ設定できます。指定回数の転送が終了すると、CPUへ割り込み要求を発生することができます。

ノーマル転送モードのレジスタ機能を表 8.6 に、ノーマル転送モードのメモリマップを図 8.6 に示します。

表 8.6 ノーマル転送モードのレジスタ機能

レジスタ	機能	転送情報書き込みで書き戻される値
SAR	転送元アドレス	増加/減少/固定*
DAR	転送先アドレス	増加/減少/固定*
CRA	転送カウント A	CRA-1
CRB	転送カウント B	更新されません

【注】 * 転送情報のライトバックはスキップされます。

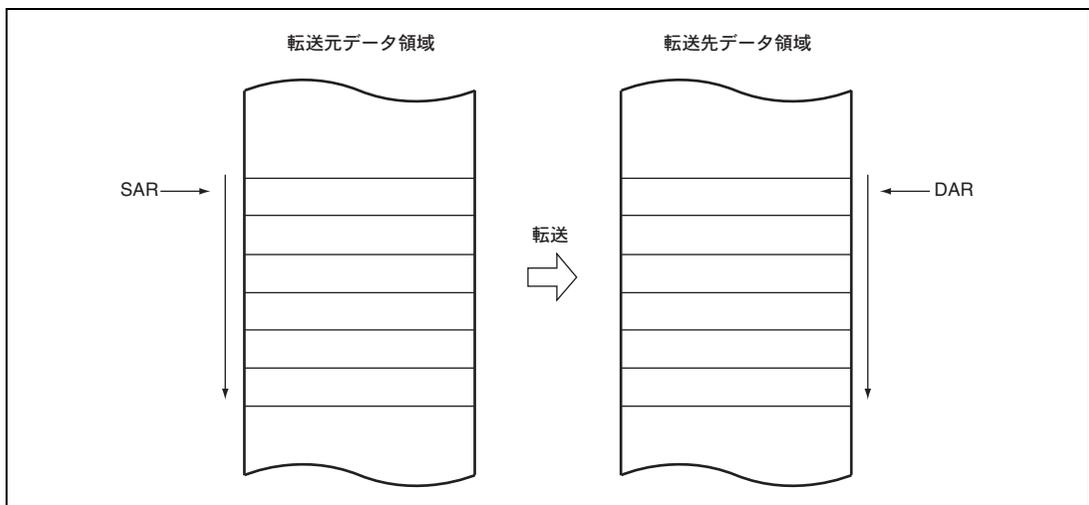


図 8.6 ノーマル転送モードのメモリマップ

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.5.4 リピート転送モード

一つの起動要因で、1バイト、1ワードまたは1ロングワードのデータ転送を行います。MRBのDTSビットにより、転送元、転送先のいずれか一方をリピートエリアに指定します。転送回数は1~256で、指定回数の転送が終了すると、転送カウンタおよびリピートエリアに指定された方のアドレスレジスタの初期状態が回復し、転送を繰り返します。他方のアドレスレジスタは、連続してインクリメントまたはデクリメント、あるいは固定されます。リピート転送モードでは、転送カウンタ (CRAL) がH'00になるとCRALはCRAHで設定した値に更新されます。このため、転送カウンタはH'00にならないので、DISEL=0のときに、CPUへの割り込み要求は発生しません。

リピート転送モードのレジスタ機能を表8.7に、リピート転送モードのメモリマップを図8.7に示します。

表 8.7 リピート転送モードのレジスタ機能

レジスタ	機能	転送情報書き込みで書き戻される値	
		CRAL が 1 以外のとき	CRAL が 1 のとき
SAR	転送元アドレス	増加/減少/固定*	(DTS=0) 増加/減少/固定* (DTS=1) SAR の初期値
DAR	転送先アドレス	増加/減少/固定*	(DTS=0) DAR の初期値 (DTS=1) 増加/減少/固定*
CRAH	転送カウンタ保持	CRAH	CRAH
CRAL	転送カウンタ A	CRAL-1	CRAH
CRB	転送カウンタ B	更新されません	更新されません

【注】 * 転送情報のライトバックはスキップされます。

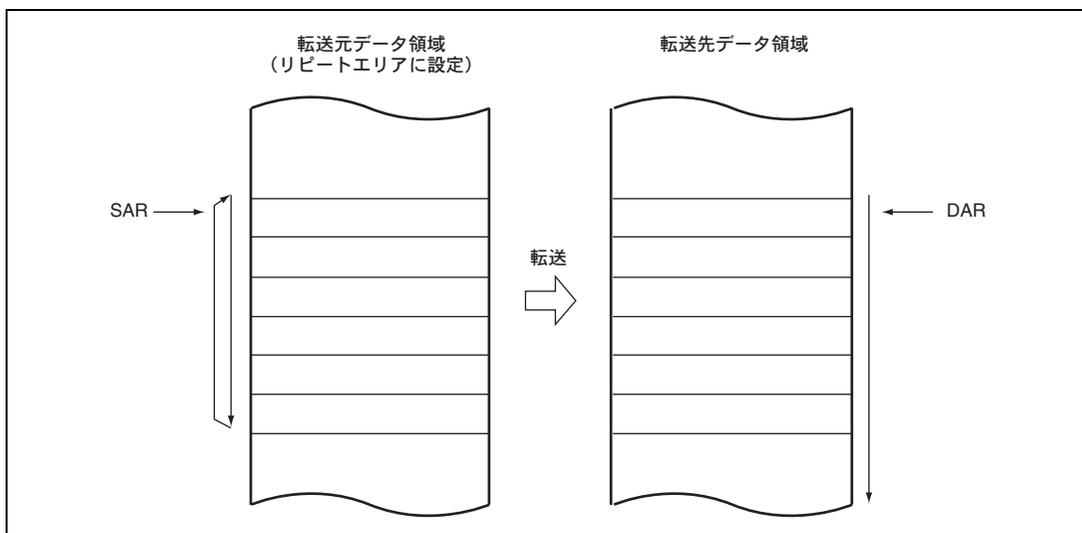


図 8.7 リピート転送モードのメモリマップ (転送元をリピートエリアに指定した場合)

8.5.5 ブロック転送モード

一つの起動要因で、1ブロックのブロックデータ転送を行います。MRBのDTSビットにより、転送元、転送先のいずれか一方をブロックエリアに指定します。ブロックサイズは1~256バイト(または1~256ワード、1~256ロングワード)です。1ブロックのブロックデータ転送が終了すると、ブロックサイズカウンタ(CRAL)とブロックエリアに指定したアドレスレジスタ(DTS=1のときSAR、DTS=0のときDAR)の初期状態が回復します。他方のアドレスレジスタは、連続してインクリメントまたはデクリメント、あるいは固定されます。転送回数は1~65536です。指定回数のブロック転送が終了すると、CPUへ割り込み要求を発生することができます。

ブロック転送モードのレジスタ機能を表8.8に、ブロック転送モードのメモリマップを図8.8に示します。

表 8.8 ブロック転送モードのレジスタ機能

レジスタ	機能	転送情報書き込みで書き戻される値
SAR	転送元アドレス	(DTS=0) 増加/減少/固定* (DTS=1) SARの初期値
DAR	転送先アドレス	(DTS=0) DARの初期値 (DTS=1) 増加/減少/固定*
CRAH	ブロックサイズ保持	CRAH
CRAL	ブロックサイズカウンタ	CRAH
CRB	ブロック転送回数カウンタ	CRB-1

【注】 * 転送情報のライトバックはスキップされます。

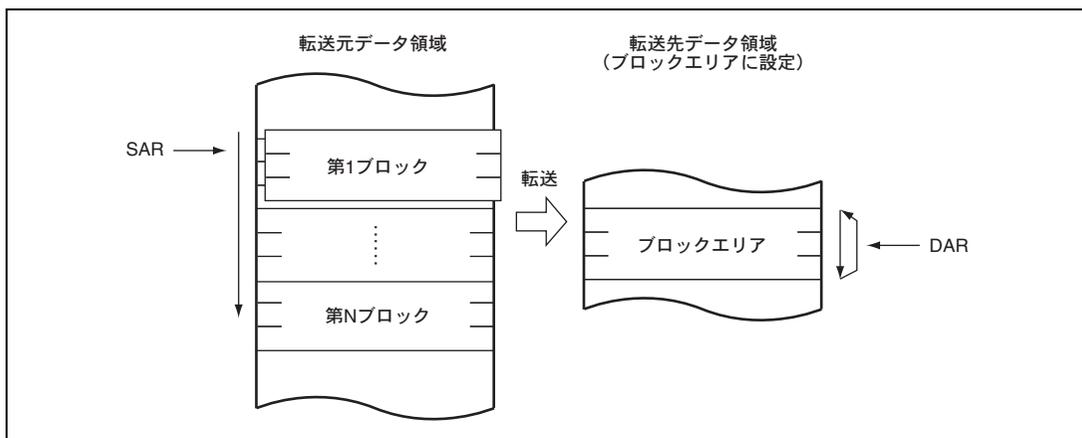


図 8.8 ブロック転送モードのメモリマップ (転送先をブロックエリアに指定した場合)

8.5.6 チェイン転送

MRB の CHNE ビットを 1 にセットすると、一つの起動要因で複数のデータ転送を連続して行うことができます。また、MRB の CHNE ビット、CHNS ビットをそれぞれ 1 にセットすると、転送カウンタ=0 のときのみチェーン転送を行います。データ転送を定義する SAR、DAR、CRA、CRB および MRA、MRB はそれぞれ独立に設定できます。チェーン転送の動作を図 8.9 に示します。

CHNE=1 に設定したデータ転送では、指定した転送回数の終了による CPU への割り込み要求や、DISEL=1 による CPU への割り込み要求は発生しません。また、CHNE=1 の転送は、起動要因となった割り込み要因フラグおよび DTCER に影響を与えません。

リピート転送モードでは、DTCR の RCHNE ビット、MRB の CHNE、CHNS ビットをそれぞれ 1 にセットすると、転送カウンタ=1 の転送後にチェーン転送を行うことができます。

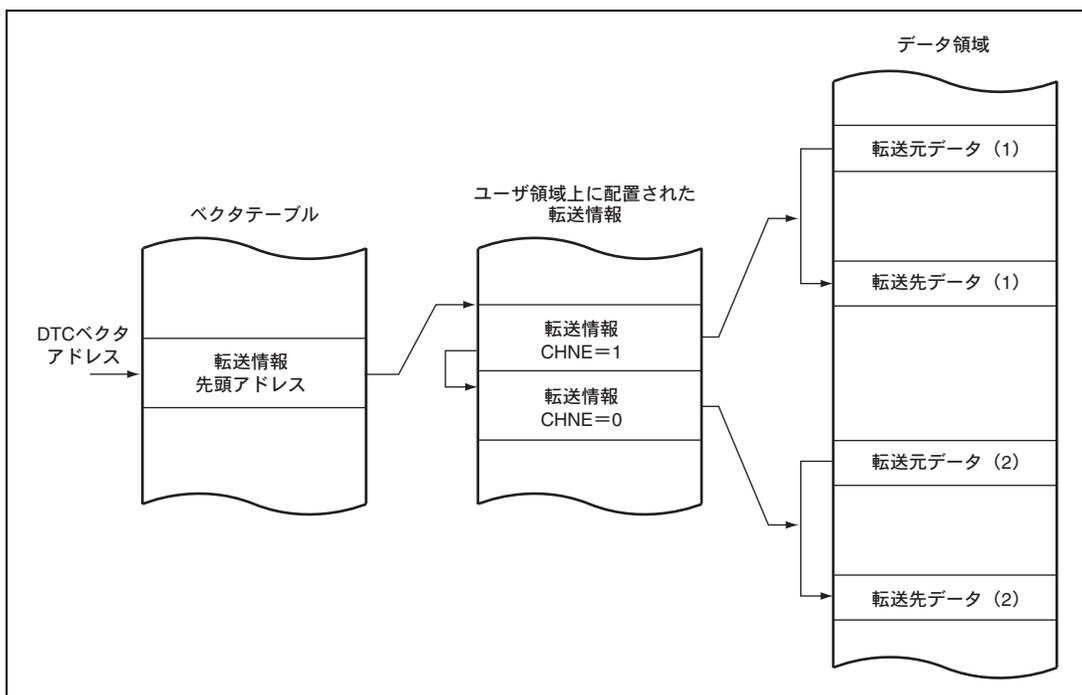


図 8.9 チェイン転送の動作

8.5.7 動作タイミング

DTC の動作タイミングを図 8.10～図 8.15 に示します。

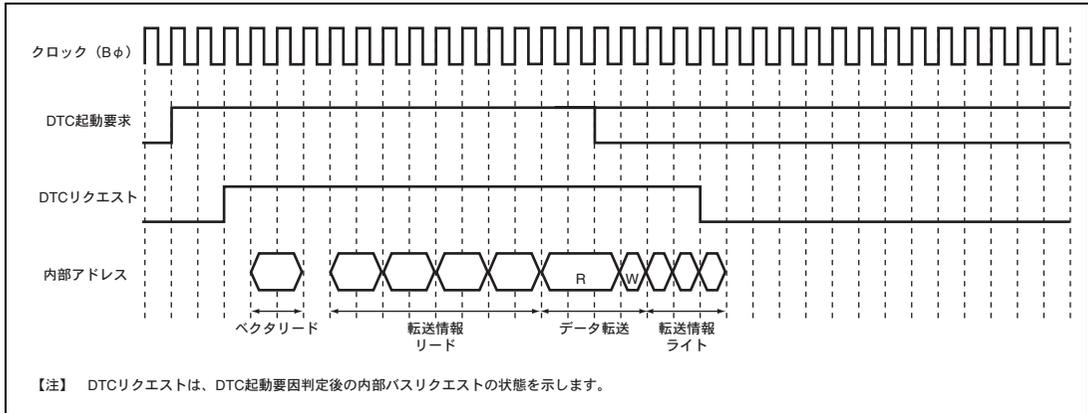


図 8.10 DTC の動作タイミング例【ノーマル転送、リピート転送】

(内蔵周辺モジュールからの起動、 $l\phi : B\phi : P\phi = 1 : 1/2 : 1/2$ 、
内蔵周辺モジュールから内蔵 RAM へのデータ転送、転送情報ライトが 3 ステートの場合)

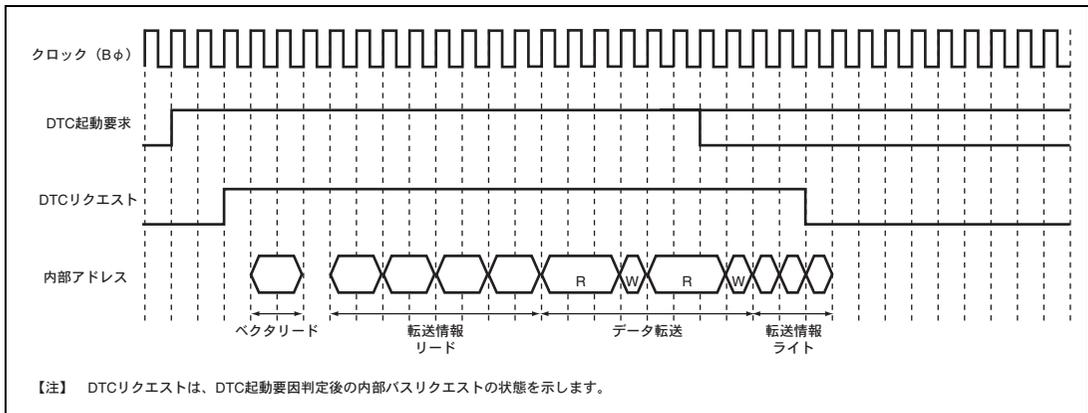
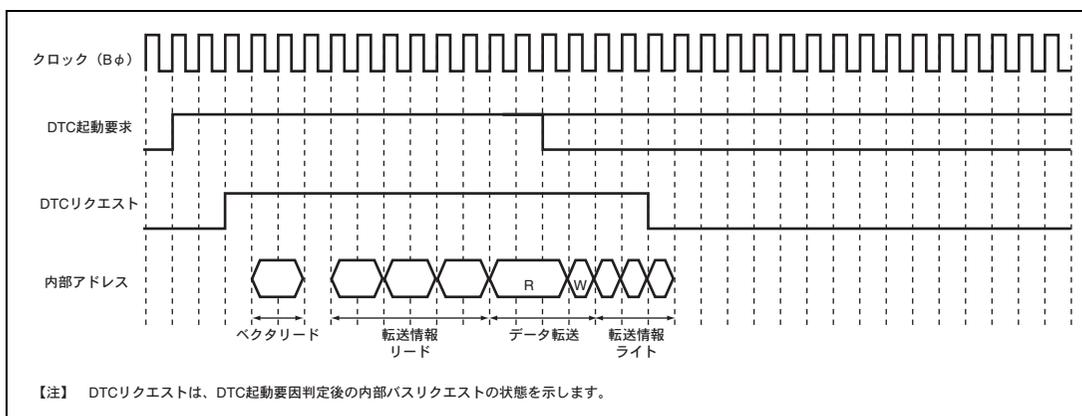
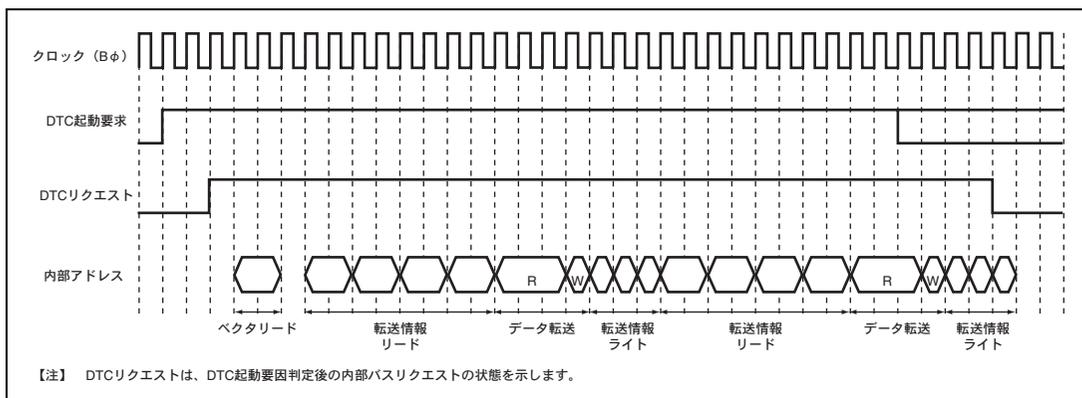


図 8.11 DTC の動作タイミング例【ブロック転送、ブロックサイズ=2】

(内蔵周辺モジュールからの起動、 $l\phi : B\phi : P\phi = 1 : 1/2 : 1/2$ 、
内蔵周辺モジュールから内蔵 RAM へのデータ転送、転送情報ライトが 3 ステートの場合)

8. データトランスファコントローラ (DTC)



8. データトランスファコントローラ (DTC)

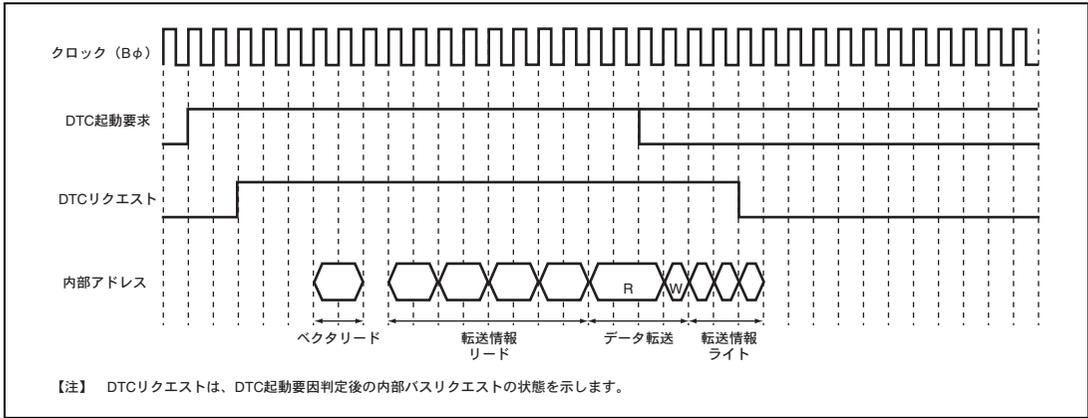


図 8.14 DTC の動作タイミング例【ノーマル転送、リピート転送、DTPR=1】

(内蔵周辺モジュールからの起動、 $I\phi : B\phi : P\phi = 1 : 1/2 : 1/2$ 、
内蔵周辺モジュールから内蔵 RAM へのデータ転送、転送情報ライトが 3 ステートの場合)

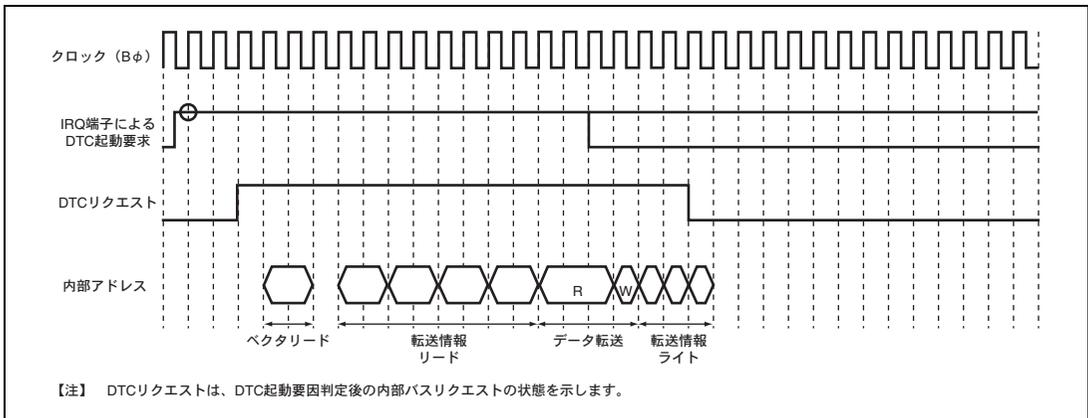


図 8.15 DTC の動作タイミング例【ノーマル転送、リピート転送】

(IRQ からの起動、 $I\phi : B\phi : P\phi = 1 : 1/2 : 1/2$ 、
内蔵周辺モジュールから内蔵 RAM へのデータ転送、転送情報ライトが 3 ステートの場合)

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.5.8 DTC の実行ステート

DTC の 1 回のデータ転送の実行状態を表 8.9 に示します。また、実行状態に必要なステート数を表 8.10 に示します。

表 8.9 DTC の実行状態

モード	ベクタリード I		転送情報リード J			転送情報ライト K			データリード L	データライト M	内部動作 N	
	1	0* ¹	4	3* ⁴	0* ¹	3	2* ²	1* ³			1	0* ¹
ノーマル	1	0* ¹	4	3* ⁴	0* ¹	3	2* ²	1* ³	1	1	1	0* ¹
リピート	1	0* ¹	4	3* ⁴	0* ¹	3	2* ²	1* ³	1	1	1	0* ¹
ブロック	1	0* ¹	4	3* ⁴	0* ¹	3	2* ²	1* ³	1・P	1・P	1	0* ¹

- 【注】 *1 転送情報リードスキップのとき
*2 SAR もしくは DAR が固定モードのとき
*3 SAR と DAR が固定モードのとき
*4 ショートアドレスモードのとき
P : ブロックサイズ (CRAH、CRAL の初期設定)

表 8.10 実行状態に必要なステート数

アクセス対象		内蔵 RAM ^{*1} /ROM ^{*2}	内蔵 I/O レジスタ	外部デバイス ^{*4}	
バス幅		32 ビット	16 ビット	8 ビット	16 ビット
アクセスステート		1Bφ ~ 3Bφ ^{*1*}	2Pφ	2Bφ	2Bφ
実行 状態	ベクタリード S _i	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1*}	-	9Bφ	5Bφ
	転送情報リード S _j	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	-	9Bφ	5Bφ
	転送情報ライト S _k	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	-	2Bφ ^{*5}	2Bφ ^{*5}
	バイトデータリード S _l	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	1Bφ + 2Pφ ^{*3}	3Bφ	3Bφ
	ワードデータリード S _l	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	1Bφ + 2Pφ ^{*3}	5Bφ	3Bφ
	ロングワードデータリード S _l	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	1Bφ + 4Pφ ^{*3}	9Bφ	5Bφ
	バイトデータライト S _m	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	1Bφ + 2Pφ ^{*3}	2Bφ ^{*5}	2Bφ ^{*5}
	ワードデータライト S _m	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	1Bφ + 2Pφ ^{*3}	2Bφ ^{*5}	2Bφ ^{*5}
	ロングワードデータライト S _m	1Bφ ~ 3Bφ ^{*1}	1Bφ + 4Pφ ^{*3}	2Bφ ^{*5}	2Bφ ^{*5}
	内部動作 S _n		1		

【注】 *1 内蔵 RAM が対象です。1φ : Bφ 比によりサイクル数が異なります。

	リード	ライト
1φ:Bφ = 1:1 のとき	3Bφ	3Bφ
1φ:Bφ = 1:1/2 のとき	2Bφ	1Bφ
1φ:Bφ = 1:1/3 のとき	2Bφ	1Bφ
1φ:Bφ = 1:1/4 以下のとき	1Bφ	1Bφ

*2 内蔵 ROM が対象です。1φ : Bφ 比によりサイクル数が異なります。サイクル数は内蔵 RAM と同等です。ベクタリードのみ可能です。

*3 表中は最速のケースです。内部バス状態によって、遅い場合は 1Bφ が 1Pφ となります。

*4 BSC レジスタ設定により異なります。表中は、ウェイト=0 で、CSnWCR の WM ビット=1 の例です。

*5 バスの状態により異なります。

ブロック転送時のようにライトが頻発するケースで外部ウェイトが大きいときや、外部バスが使用されている場合は、ライトバッファを有効に使用できないためサイクル数は増加します。

ライトバッファの詳細については、「9.5.7 (2) LSI 内部バスマスタからみたアクセス」を参照してください。

実行ステート数は、次の計算式で計算されます。

なお、Σ は一つの起動要因で転送する回数分 (CHNE ビットを 1 にセットした数+1) の和を示します。

$$\text{実行ステート数} = I \cdot S_i + \Sigma (J \cdot S_j + K \cdot S_k + L \cdot S_l + M \cdot S_m) + N \cdot S_n$$

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.5.9 DTC のバス権解放タイミング

DTC は起動要求が発生するとバスアービタに対してバス権を要求します。DTC がバス権を解放するのは、ベクタリードの後、ベクタリード後の NOP 発行時、転送情報のリード後、1 回のデータ転送後、転送情報ライトバック後です。転送情報リード中、1 回のデータ転送中、転送情報ライトバック中にはバス権を解放しません。

バス機能拡張レジスタ (BSCEHR) でバス権解放タイミングの設定が可能です。詳細については、「9.4.4 バス機能拡張レジスタ (BSCEHR)」を参照してください。設定によるバス権解放タイミングの違いを表 8.11 に示します。ただし、設定 1～設定 5 以外の設定および DTC 起動中の設定変更は行わないでください。

タイミングチャートを図 8.16 に示します。

表 8.11 DTC のバス権解放タイミング

設定	バス機能拡張レジスタ (BSCEHR) 設定					バス権解放タイミング (○: バス権を解放する、×: バス権を解放しない)					
	DTLOCK	CSSTP1	CSSTP2	CSSTP3	DTBST	ベクタ リード後	NOP 発行時*1	転送情報 リード後	1 回の 転送後	転送情報ライト後	
										通常時	連続転送時
設定 1	1	0	*3	1	0	○	○	○	○	○	○
設定 2	0	0	0	*3	0	×	○	×	×	○	○
設定 3	0	1	*3	*3	0	×	×	×	×	○	○
設定 4*2	0	1	*3	*3	1	×	×	×	×	○	×
設定 5	1	1	*3	1	0	○	×	○	○	○	○

【注】 *1 ベクタリード後の CPU からの外部アクセス要求のみに対し、バス権を解放します。

*2 設定 4 では、以下の制限があります。

- ・周波数制御レジスタ (FRQCR) によるクロック設定は、 $I\phi : B\phi : P\phi : M1\phi : MP\phi = 8 : 4 : 4 : 4 : 4$ 、 $4 : 2 : 2 : 2 : 2$ 、または $2 : 1 : 1 : 1 : 1$ にしてください。

- ・ベクタ情報は、内蔵 ROM または内蔵 RAM に配置してください。

- ・転送情報は内蔵 RAM に配置してください。

- ・転送元および転送先は、内蔵 RAM と内蔵周辺モジュール間または外部メモリと内蔵周辺モジュール間としてください。

*3 Don't care

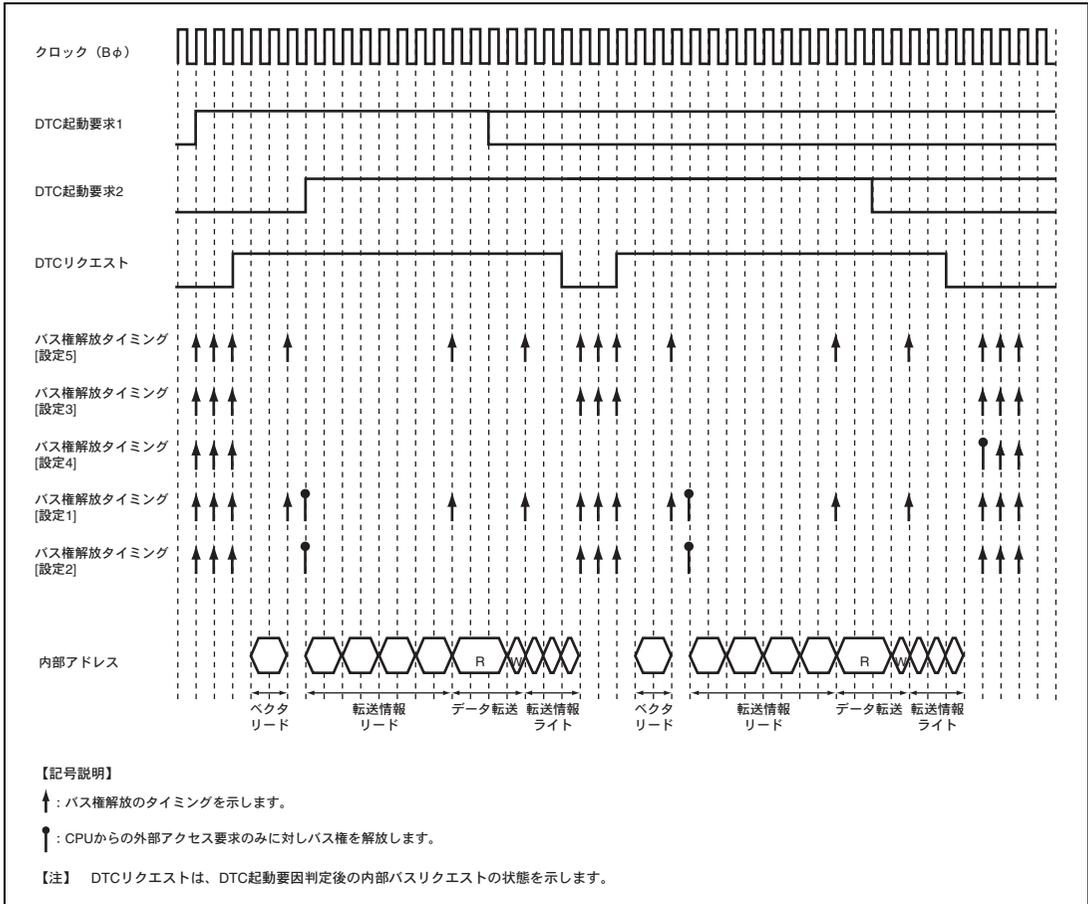


図 8.16 DTC の動作タイミング例【ノーマル転送 2 要因の競合の場合】

(内蔵周辺モジュールからの起動、 $I\phi : B\phi : P\phi = 1 : 1/2 : 1/2$ 、
 内蔵周辺モジュールから内蔵 RAM へのデータ転送、転送情報ライトが 3 ステートの場合)

8.5.10 DTC 起動の優先順位設定

バス機能拡張レジスタ (BSCEHR) の DTPR ビットの設定にて、DTC が起動する前に複数の DTC 起動要求が発生した場合、最初に要求のあった起動要求から転送を開始するか、DTC 起動優先順位に従って転送を開始するかを選択できます。ただし、DTC 起動中に複数の DTC 起動要求が発生した場合には、DTC 起動優先順位に従って次の転送が行われます。DTC の起動優先順位の動作例を図 8.17 に示します。

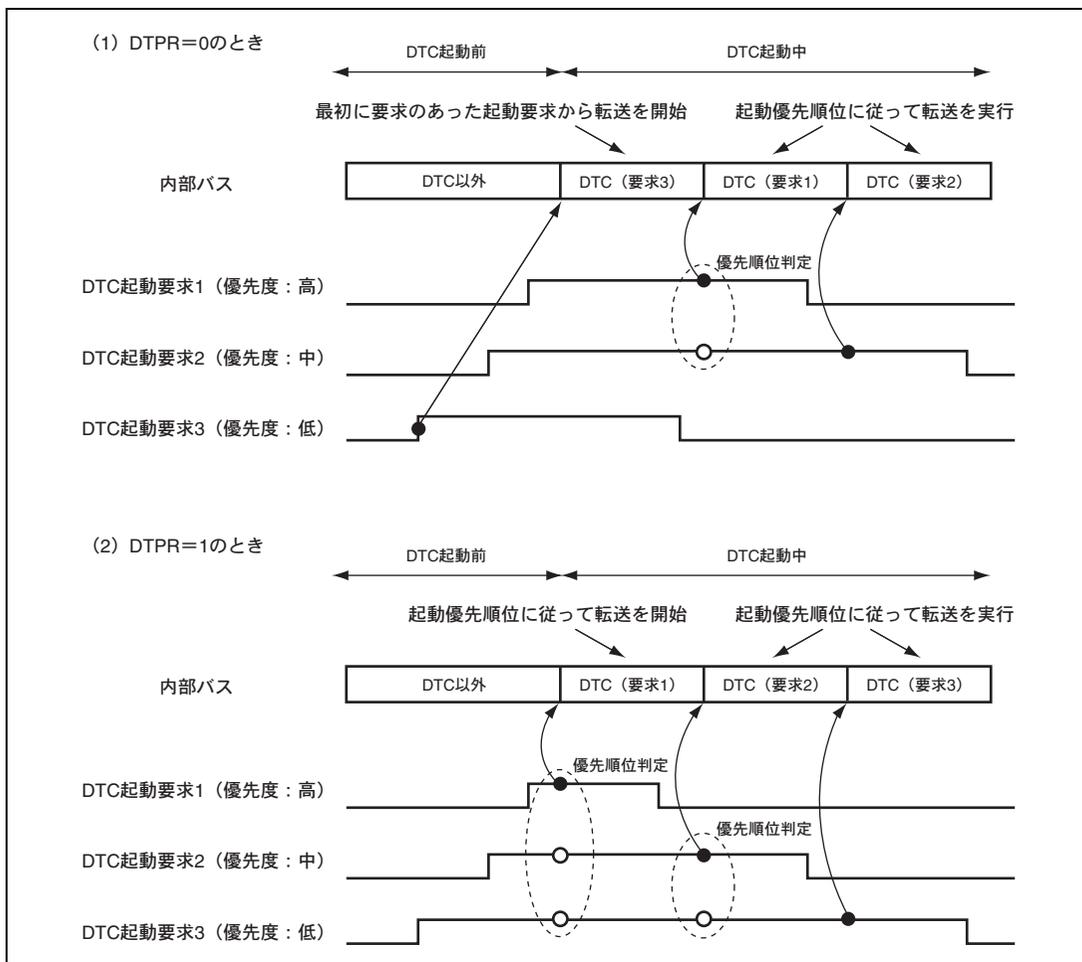


図 8.17 DTC の起動優先順位の動作例

8.6 割り込みによる DTC の起動

DTC の割り込み起動による使用手順を図 8.18 に示します。

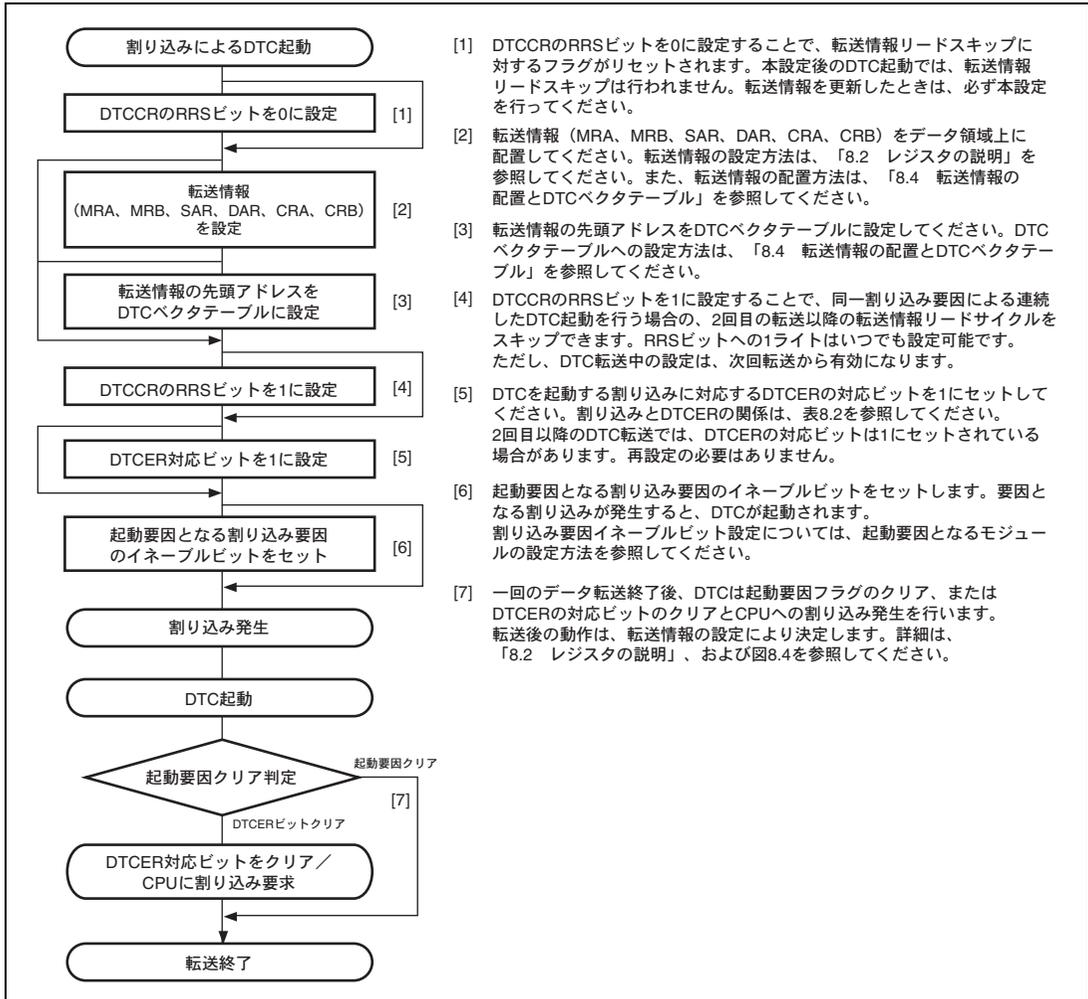


図 8.18 割り込みによる DTC 起動方法

8.7 DTC 使用例

8.7.1 ノーマル転送

DTC の使用例として、SCI による 128 バイトのデータ受信を行う例を示します。

1. MRAはソースアドレス固定 (SM1=SM0=0)、デスティネーションアドレスインクリメント (DM1=1、DM0=0)、ノーマル転送モード (MD1=MD0=0)、バイトサイズ (Sz1=Sz0=0) を設定します。DTSビットは任意の値とすることができます。MRBは1回の割り込みで1回のデータ転送 (CHNE=0、DISEL=0) を行います。SARはSCIのRDRのアドレス、DARはデータを格納するRAMの先頭アドレス、CRAは128 (H'0080) を設定します。CRBは任意の値とすることができます。
2. RXI割り込み用の転送情報の先頭アドレスを、DTCベクタテーブルに設定します。
3. DTCERの対応するビットを1にセットします。
4. SCIを所定の受信モードに設定します。SCRのRIEビットを1にセットし、受信完了 (RXI) 割り込みを許可します。また、SCIの受信動作中に受信エラーが発生すると、以後の受信が行われませんので、CPUが受信エラー割り込みを受け付けられるようにしてください。
5. SCIの1バイトのデータ受信が完了するごとに、SSRのRDRFフラグが1にセットされ、RXI割り込みが発生し、DTCが起動されます。DTCによって、受信データがRDRからRAMへ転送され、DARのインクリメント、CRAのデクリメントを行います。RDRFフラグは自動的に0にクリアされます。
6. 128回のデータ転送終了後、CRAが0になると、RDRFフラグは1のまま保持され、DTCEビットが0にクリアされ、CPUにRXI割り込みが要求されます。割り込み処理ルーチンで終了処理を行ってください。

8.7.2 カウンタ=0のときのチェイン転送

カウンタが0になったときのみ第2のデータ転送を行い、第1のデータ転送の再設定を行うことによって、転送回数が256回以上のリピート転送を行うことができます。

128K バイトの入力バッファを構成する例を示します。ただし、入力バッファは下位アドレス H'0000 から始まるように設定するものとします。カウンタ=0のときのチェイン転送を図 8.19 に示します。

1. 第1のデータ転送として、入力データ用のノーマル転送モードを設定します。転送元アドレスは固定、CRA = H'0000 (65,536回)、CHNE=1、CHNS=1、DISEL=0としてください。
2. 第1のデータ転送の転送先アドレスの65,536回ごとの先頭アドレスの上位8ビットアドレスを別の領域 (ROM など) に用意してください。たとえば、入力バッファをH'200000~H'21FFFFとするときには、H'21、H'20を用意します。
3. 第2のデータ転送として、第1のデータ転送の転送先アドレス再設定用のリピート転送モード (ソース側をリピート領域) とします。転送先は第1の転送情報領域のDARの上位8ビットとします。このときCHNE=DISEL=0としてください。上記入力バッファをH'200000~H'21FFFFとする場合には、転送カウンタ=2としてください。

4. 割り込みによって第1のデータ転送を65,536回実行します。第1のデータ転送の転送カウンタが0になると、第2のデータ転送が起動されます。第1のデータ転送の転送先アドレス上位8ビットをH'21に設定します。第1のデータ転送の転送先アドレス下位16ビットの転送カウンタは、H'0000になっています。
5. 引き続き割り込みによって第1のデータ転送を、第1のデータ転送で指定した65,536回実行します。第1のデータ転送の転送カウンタが0になると、第2のデータ転送が起動されます。第1のデータ転送の転送先アドレス上位8ビットをH'20に設定します。第1のデータ転送の転送先アドレス下位16ビットの転送カウンタはH'0000になっています。
6. 上記4、5を無限に繰り返します。第2のデータ転送がリピート転送モードのため、CPUには割り込みを要求しません。

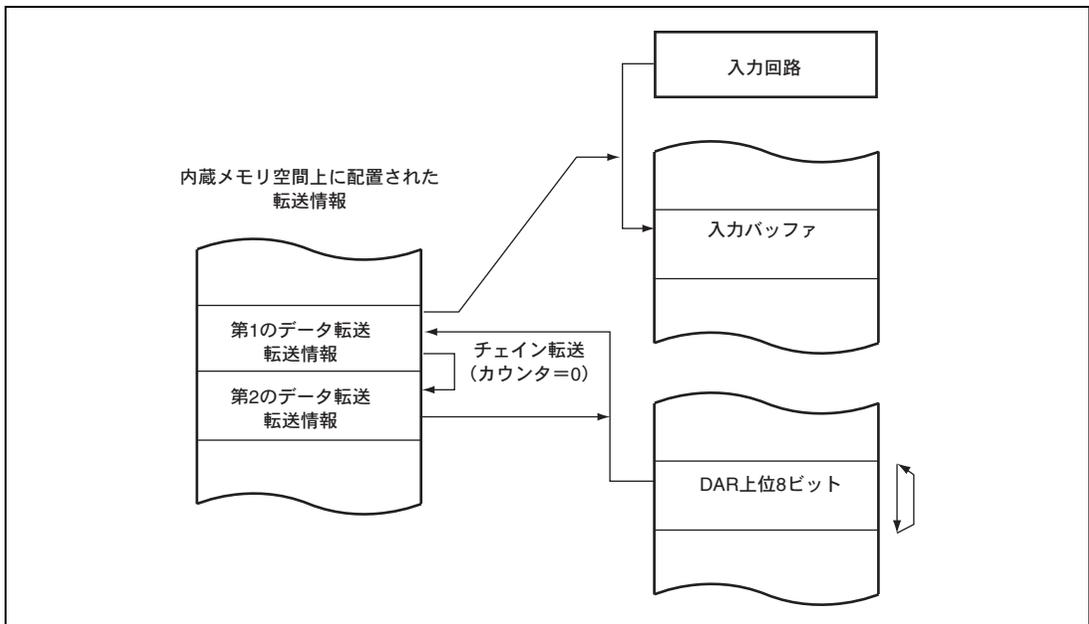


図 8.19 カウンタ=0 時のチェーン転送

8.8 割り込み要因

DTC が指定された回数のデータ転送を終了したとき、および DISEL ビットが 1 にセットされた 1 回のデータ転送もしくは 1 回のブロックデータ転送を終了したとき、CPU に対して割り込みを要求します。割り込み起動の場合、起動要因に設定した割り込みが発生します。これらの CPU に対する割り込みは CPU のマスクレベルや割り込みコントローラのプライオリティレベルの制御を受けます。詳細は「6.8 割り込み要求信号によるデータ転送」を参照してください。

8.9 使用上の注意事項

8.9.1 モジュールスタンバイモードの設定

スタンバイコントロールレジスタにより、DTC の動作禁止／許可を設定することができます。初期値では DTC の動作禁止状態です。モジュールスタンバイモードに設定することにより DTC の動作は禁止されますが、レジスタのアクセスについては禁止されません。ただし、DTC が起動中はモジュールスタンバイモードに設定しないでください。また、ソフトウェアスタンバイモードおよびモジュールスタンバイモードに遷移する場合は、すべての DTCE レジスタをクリアしてください。詳細は「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

8.9.2 内蔵 RAM

転送情報は、内蔵 RAM に配置可能です。この場合は、RAMCR の RAME ビットを 0 にクリアしないでください。

8.9.3 DTCE ビットの設定

DTCE ビットの設定は、割り込みを禁止して当該レジスタの 0 リード後に 1 ライトを行うことにより設定できます。なお、DTC 転送中には DTCE ビットの変更は行わないでください。

8.9.4 チェイン転送

チェイン転送が実行された場合には、連結された最後のデータ転送時に起動要因または DTCE のクリアを行います。一方、SCI および A/D 変換器の割り込み／起動要因は、所定のレジスタがリード／ライトされたときにクリアされます。

8.9.5 転送情報先頭アドレス／ソースアドレス／デスティネーションアドレス

ベクタテーブルへ指定する転送情報先頭アドレスは、必ず 4n 番地を指定してください。
また、転送情報は内蔵 RAM もしくは外部メモリ空間に配置してください。

8.9.6 DTC による DTC レジスタのアクセス

DTC を使用して DTC のレジスタアクセスを行わないでください。

8.9.7 IRQ 割り込みを DTC 転送要因にした場合の注意事項

- 当該IRQ割り込みによるソフトウェアスタンバイの解除は行わないでください。
- ソフトウェアスタンバイ中に発生したIRQのエッジでのDTC転送は行わないでください。
- IRQをローレベル検出した場合、DTCの転送終了によりCPUに割り込みを発生させる（転送カウンタ=0、またはDISEL=1）ときには、CPUが割り込みを受け付けるまでIRQ端子をローレベルに保持してください。

8. データトランスファコントローラ (DTC)

8.9.8 SCI を DTC 起動要因とする場合の注意事項

SCI の TXI 割り込みにより DTC を起動する場合、SCI の TEND フラグを転送終了フラグとして使用しないでください。

8.9.9 割り込み要因フラグのクリア

DTC 転送終了後に発生する割り込みについても、通常の割り込みと同様に、割り込み要因フラグは割り込みハンドラ中でクリアしてください。詳細は「6.9 使用上の注意事項」を参照してください。

8.9.10 NMI 割り込みと DTC 起動の競合

NMI 割り込みと DTC 起動が競合した場合には NMI 割り込みが優先されますので、ERR ビットは 1 にセットされて DTC は起動されません。

なお、NMI による DTC 停止判定には $1 \times Bcyc + 3 \times Pcyc$ 、IRQ による DTC 起動判定には $2 \times Bcyc$ 、周辺モジュールからの DTC 起動判定には $1 \times Pcyc$ を要します。

8.9.11 DTC 起動要求が途中で取り下げられた場合の動作

DTC は起動要求を受け付けた後は、ライトバック終了までの一連の DTC 処理が終了するまで、次の起動要求を受け付けません。

9. バスステートコントローラ (BSC)

外部バスコントローラ (BSC) は、外部アドレス空間に接続された各種メモリ、外部デバイスに対し制御信号を出力します。これにより、SRAMなどの各種メモリおよび外部デバイスを直接接続することができます。

9.1 特長

1. 外部アドレス空間
 - CS0、CS1の各空間をそれぞれ最大1Mバイトまでサポート
 - 空間ごとに、データバス幅は8ビットで固定
 - 空間ごとに、ウェイトステートの挿入を制御可能
 - リードアクセス、ライトアクセスごとにウェイトステートの挿入を制御可能
 - 連続するアクセスがリーダーライト (同一空間または別空間)、リーダーリード (同一空間または別空間)、および先頭サイクルがライトの場合の5種類独立にアイドルサイクルを設定可能
2. 通常空間インタフェース
 - SRAMとの直結が可能なインタフェースをサポート

9. バスステートコントローラ (BSC)

図 9.1 に BSC のブロック図を示します。

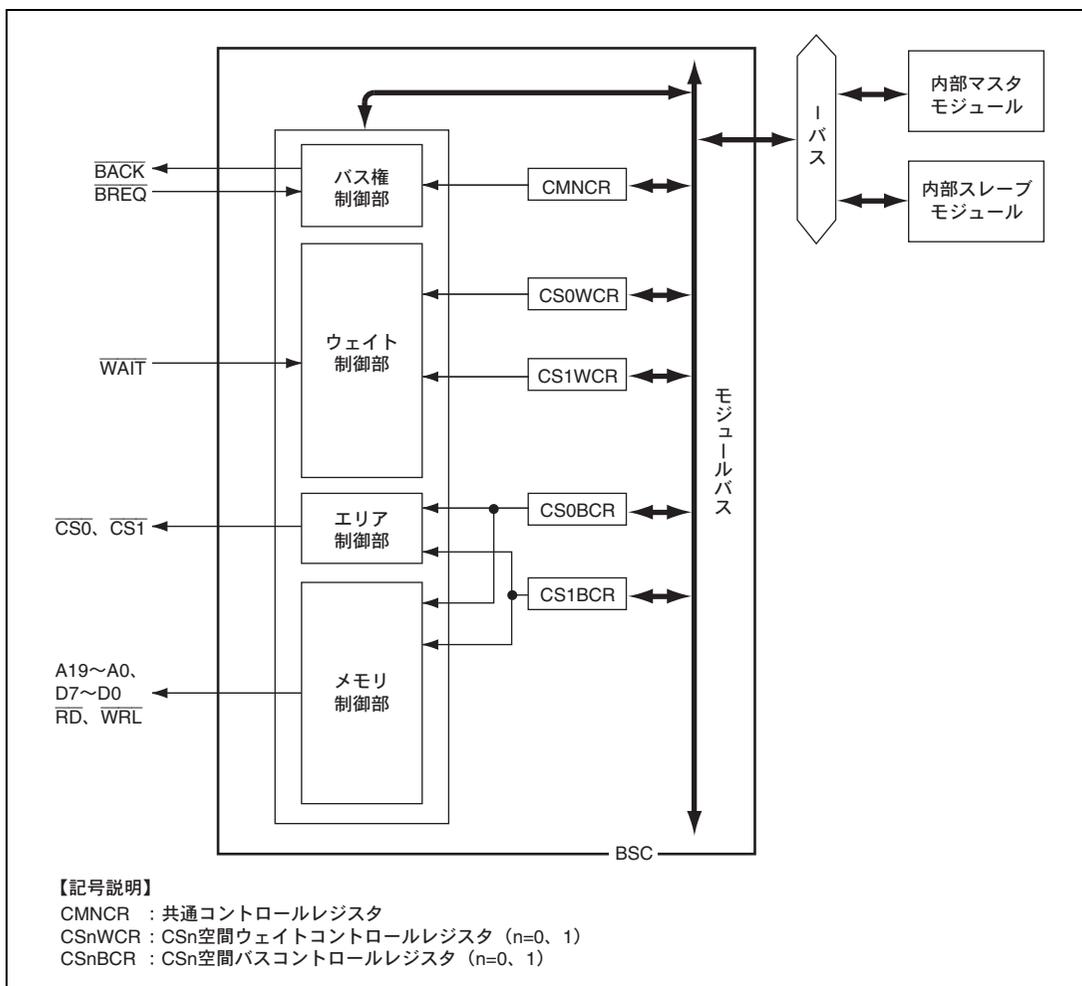


図 9.1 BSC のブロック図

9.2 入出力端子

BSC の端子構成を表 9.1 に示します。

表 9.1 端子構成

端子名	入出力	機能
A19~A0	出力	アドレスバス
D7~D0	入出力	データバス
CS0、CS1	出力	チップセレクト
\overline{RD}	出力	リードパルス信号 (リードデータ出力許可信号)
\overline{WRL}	出力	D7~D0 対応のバイト書き込み指示
\overline{WAIT}	入力	外部ウェイト入力
\overline{BREQ}	入力	バス権要求入力
\overline{BACK}	出力	バス使用許可出力

9. バスステートコントローラ (BSC)

9.3 エリアの概要

9.3.1 空間分割

本 LSI は、アーキテクチャとして 32 ビットのアドレス空間を有しています。

本 LSI は、表 9.2～表 9.7 に示すように 2 空間にそれぞれ各種メモリを接続でき、各々に対応してチップセレクト信号 ($\overline{CS0}$ 、 $\overline{CS1}$) を出力します。エリア 0 のアクセス時には $\overline{CS0}$ がアサートされます。

9.3.2 アドレスマップ

外部アドレス空間は合計 2M バイトあり、これを 2 空間に分割して使用します。接続されるメモリの種類およびデータバス幅は、各空間ごとに指定します。全体の空間のアドレスマップを表 9.2～表 9.7 に示します。

表 9.2 アドレスマップ (SH7131/SH7132 (フラッシュメモリ 128KB 版)、シングルチップモード時)

アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅
H'00000000～H'0001FFFF	内蔵 ROM		128K バイト	32 ビット
H'00020000～H'FFFF9FFF	予約			
H'FFFFA000～H'FFFFBFFF	内蔵 RAM		8K バイト	32 ビット
H'FFFC0000～H'FFFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット

【注】 予約空間はアクセスしないでください。アクセスした場合、動作の保証はできません。内蔵 ROM、内蔵 RAM、内蔵周辺モジュール以外の空間は使用できません。

表 9.3 アドレスマップ (SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 (フラッシュメモリ 256KB 版)、シングルチップモード時)

アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅
H'00000000～H'0003FFFF	内蔵 ROM		256K バイト	32 ビット
H'00040000～H'FFFF7FFF	予約			
H'FFFF8000～H'FFFFBFFF	内蔵 RAM		16K バイト	32 ビット
H'FFFC0000～H'FFFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット

【注】 予約空間はアクセスしないでください。アクセスした場合、動作の保証はできません。内蔵 ROM、内蔵 RAM、内蔵周辺モジュール以外の空間は使用できません。

表 9.4 アドレスマップ (SH7132 (フラッシュメモリ 128KB 版)、内蔵 ROM 有効モード時)

アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅
H'00000000~H'0001FFFF	内蔵 ROM		128K バイト	32 ビット
H'00020000~H'01FFFFFF	予約			
H'02000000~H'020FFFFFFF	CS0 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'02100000~H'03FFFFFF	予約			
H'04000000~H'040FFFFFFF	CS1 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'04100000~H'FFFF9FFF	予約			
H'FFFA000~H'FFFBFFF	内蔵 RAM		8K バイト	32 ビット
H'FFFC000~H'FFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット

【注】 予約空間はアクセスしないでください。アクセスした場合、動作の保証はできません。シングルチップモードのとき、内蔵 ROM、内蔵 RAM、内蔵周辺モジュール以外の空間は使用できません。

表 9.5 アドレスマップ (SH7132 (フラッシュメモリ 128KB 版)、内蔵 ROM 無効モード時)

アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅
H'00000000~H'000FFFFFFF	CS0 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'00100000~H'03FFFFFF	予約			
H'04000000~H'040FFFFFFF	CS1 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'04100000~H'FFFF9FFF	予約			
H'FFFA000~H'FFFBFFF	内蔵 RAM		8K バイト	32 ビット
H'FFFC000~H'FFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット

【注】 予約空間はアクセスしないでください。アクセスした場合、動作の保証はできません。

表 9.6 アドレスマップ (SH7132/SH7137 (フラッシュメモリ 256KB 版)、内蔵 ROM 有効モード時)

アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅
H'00000000~H'0003FFFF	内蔵 ROM		256K バイト	32 ビット
H'00040000~H'01FFFFFF	予約			
H'02000000~H'020FFFFFFF	CS0 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'02100000~H'03FFFFFF	予約			
H'04000000~H'040FFFFFFF	CS1 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'04100000~H'FFFF7FFF	予約			
H'FFFF8000~H'FFFBFFF	内蔵 RAM		16K バイト	32 ビット
H'FFFC000~H'FFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット

【注】 予約空間はアクセスしないでください。アクセスした場合、動作の保証はできません。シングルチップモードのとき、内蔵 ROM、内蔵 RAM、内蔵周辺モジュール以外の空間は使用できません。

9. バスステートコントローラ (BSC)

表 9.7 アドレスマップ (SH7132/SH7137 (フラッシュメモリ 256KB 版)、内蔵 ROM 無効モード時)

アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅
H'00000000~H'000FFFFFFF	CS0 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'00100000~H'03FFFFFFF	予約			
H'04000000~H'040FFFFFFF	CS1 空間	通常空間	1M バイト	8 ビット
H'04100000~H'FFFFFF7FFF	予約			
H'FFFF8000~H'FFFFBFFF	内蔵 RAM		16K バイト	32 ビット
H'FFFFC000~H'FFFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット

【注】 予約空間はアクセスしないでください。アクセスした場合、動作の保証はできません。

9.4 レジスタの説明

BSC には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については、「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 9.8 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
共通コントロールレジスタ	CMNCR	R/W	H'00001010	H'FFFFFF00	32
CS0 空間バスコントロールレジスタ	CS0BCR	R/W	H'36DB0600	H'FFFFFF04	32
CS1 空間バスコントロールレジスタ	CS1BCR	R/W	H'36DB0600	H'FFFFFF08	32
CS0 空間ウェイトコントロールレジスタ	CS0WCR	R/W	H'00000500	H'FFFFFF028	32
CS1 空間ウェイトコントロールレジスタ	CS1WCR	R/W	H'00000500	H'FFFFFF02C	32
バス機能拡張レジスタ	BSCEHR	R/W	H'0000	H'FFFFE89A	8、16

9.4.1 共通コントロールレジスタ (CMNCR)

CMNCR は、各エリアに共通の制御を行う 32 ビットのレジスタです。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	HIZMEM	-
初期値:	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~13	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

9. バスステートコントローラ (BSC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
12	—	1	R	リザーブビット 読み出すと常に1が読み出されます。書き込む値も常に1にしてください。
11~5	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
4	—	1	R	リザーブビット 読み出すと常に1が読み出されます。書き込む値も常に1にしてください。
3, 2	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
1	HIZMEM	0	R/W	High-Z メモリコントロール 本ビットは、A19~A0、 \overline{CSn} 、 \overline{WRL} 、 \overline{RD} のソフトウェアスタンバイモード時の端子状態を指定します。バス解放時は、本ビットにかかわらずハイインピーダンスになります。 0: ソフトウェアスタンバイモード時にハイインピーダンス 1: ソフトウェアスタンバイモード時にドライブ
0	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

9.4.2 CSn 空間バスコントロールレジスタ (CSnBCR) (n=0、1)

CSnBCR は、各空間のデータバス幅、およびアクセスサイクル間ウェイト数を設定します。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	IWW[1:0]	-	IWRWD[1:0]	-	IWRWS[1:0]	-	IWRRD[1:0]	-	IWRRS[1:0]	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	1	1	0	1	1	0	1	1	0	1	1	0	1	1
R/W:	R	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	BSZ[1:0]	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	1*	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R	R	R	R	R	R	R	R	R

【注】 * 内蔵ROM無効時は0となります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31, 30	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

9. バスステートコントローラ (BSC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
29, 28	IWW[1:0]	11	R/W	ライトリード/ライトライトサイクル間アイドル指定 本ビットは、空間に接続されたメモリをアクセスした後に挿入するアイドルサイクル数を指定します。対象となるサイクルは、ライトリードサイクルとライトライトサイクルの場合です。 00: アイドルサイクルなし 01: 1 アイドルサイクル挿入 10: 2 アイドルサイクル挿入 11: 4 アイドルサイクル挿入
27	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
26, 25	IWRWD[1:0]	11	R/W	別空間リードライトサイクル間アイドル指定 本ビットは、空間に接続されたメモリをアクセスした後に挿入するアイドルサイクル数を指定します。対象となるサイクルは、連続するアクセスが別空間でかつリードライトサイクルの場合です。 00: アイドルサイクルなし 01: 1 アイドルサイクル挿入 10: 2 アイドルサイクル挿入 11: 4 アイドルサイクル挿入
24	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
23, 22	IWRWS[1:0]	11	R/W	同一空間リードライトサイクル間アイドル指定 本ビットは、空間に接続されたメモリをアクセスした後に挿入するアイドルサイクル数を指定します。対象となるサイクルは、連続するアクセスが同一空間でかつリードライトサイクルの場合です。 00: アイドルサイクルなし 01: 1 アイドルサイクル挿入 10: 2 アイドルサイクル挿入 11: 4 アイドルサイクル挿入
21	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
20, 19	IWRRD[1:0]	11	R/W	別空間リードリードサイクル間アイドル指定 本ビットは、空間に接続されたメモリをアクセスした後に挿入するアイドルサイクル数を指定します。対象となるサイクルは、連続するアクセスが別空間でかつリードリードサイクルの場合です。 00: アイドルサイクルなし 01: 1 アイドルサイクル挿入 10: 2 アイドルサイクル挿入 11: 4 アイドルサイクル挿入
18	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

9. バスステートコントローラ (BSC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
17、16	IWRRS[1:0]	11	R/W	<p>同一空間リード-リードサイクル間アイドル指定</p> <p>本ビットは、空間に接続されたメモリをアクセスした後に挿入するアイドルサイクル数を指定します。対象となるサイクルは、連続するアクセスが同一空間でかつリード-リードサイクルの場合です。</p> <p>00：アイドルサイクルなし 01：1 アイドルサイクル挿入 10：2 アイドルサイクル挿入 11：4 アイドルサイクル挿入</p>
15～11	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
10、9	BSZ[1:0]	01/11*	R/W	<p>データバス幅指定</p> <p>本ビットは、空間のデータバス幅を指定します。内蔵 ROM 有効時、CSn 空間アクセス前にデータバス幅を 8 ビットに指定するために B'01 を書き込んでください。</p> <p>【注】 内蔵 ROM 無効時、CS0BCR の BSZ1、0 ビットの設定にかかわらず、エリア 0 のデータバス幅は 8 ビットとなります。</p>
8～0	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>

【注】 * 内蔵 ROM 無効時は 01 となります。

9. バスステートコントローラ (BSC)

9.4.3 CSn 空間ウェイトコントロールレジスタ (CSnWCR) (n=0, 1)

CSnWCR は、メモリアクセスに関する各種ウェイトサイクルの設定を行います。対象となるエリアをアクセスする前に設定してください。また、CSnWCR レジスタは、CSnBCR レジスタを設定後に設定してください。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	WW[2:0]	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	SW[1:0]		WR[3:0]			WM	-	-	-	-	HW[1:0]		
初期値:	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~19	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
18~16	WW[2:0]	000	R/W	ライトアクセスウェイトサイクル数 このビットには、ライトアクセスに必要なサイクル数を指定します。 000 : WR3~WR0 設定 (リードアクセスウェイト) と同じサイクル 001 : 0 サイクル 010 : 1 サイクル 011 : 2 サイクル 100 : 3 サイクル 101 : 4 サイクル 110 : 5 サイクル 111 : 6 サイクル
15~13	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
12, 11	SW[1:0]	00	R/W	アドレス、CSn アサート→RD、WRL アサート遅延サイクル数 このビットは、アドレス、CSn アサートから RD、WRL アサートまでの遅延サイクル数を指定します。 00 : 0.5 サイクル 01 : 1.5 サイクル 10 : 2.5 サイクル 11 : 3.5 サイクル

9. バスステートコントローラ (BSC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
10~7	WR[3:0]	1010	R/W	<p>リードアクセスウェイトサイクル数</p> <p>このビットは、リードアクセスに必要なウェイトサイクル数を指定します。</p> <p>0000 : 0 サイクル 0001 : 1 サイクル 0010 : 2 サイクル 0011 : 3 サイクル 0100 : 4 サイクル 0101 : 5 サイクル 0110 : 6 サイクル 0111 : 8 サイクル 1000 : 10 サイクル 1001 : 12 サイクル 1010 : 14 サイクル 1011 : 18 サイクル 1100 : 24 サイクル 1101 : 予約 (設定不可) 1110 : 予約 (設定不可) 1111 : 予約 (設定不可)</p>
6	WM	0	R/W	<p>外部ウェイトマスク指定</p> <p>このビットは、外部ウェイト入力を有効にするか無視するかを指定します。アクセスウェイトサイクル数が0の場合でも、本ビットの設定は有効です</p> <p>0 : 外部ウェイト入力有効 1 : 外部ウェイト入力無視</p>
5~2	—	すべて0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。</p>
1、0	HW[1:0]	00	R/W	<p>RD、WRL ネゲート→アドレス、CS\bar{n} ネゲート遅延サイクル数</p> <p>このビットは、RD、WRL ネゲートから、アドレス、CS\bar{n} ネゲートまでの遅延サイクル数を指定します。</p> <p>00 : 0.5 サイクル 01 : 1.5 サイクル 10 : 2.5 サイクル 11 : 3.5 サイクル</p>

9. バスステートコントローラ (BSC)

9.4.4 バス機能拡張レジスタ (BSCEHR)

BSCEHR は 16 ビットのレジスタで、DTC のバス権解放のタイミングなどを設定します。DTC による転送動作を優先的に行ったり、DTC 起動サイクル数を減少させるときに有効な機能を設定できます。

DTLOCK、CSSTP1、DTBST ビットの組み合わせによる DTC 動作の違いについては、「8.5.9 DTC のバス権解放タイミング」を参照してください。

CSSTP2 ビットをセットすることで、DTLOCK ビットが 0 の場合の DTC 転送の性能を向上させることができます。また、CSSTP3 ビットの設定で、DTC 転送と CPU からの外部空間アクセスの優先順位を選択することができます。

DTSA ビットをセットすることで、DTC のショートアドレスモードを実現できます。ショートアドレスモードの詳細については、「8.4 転送情報の配置と DTC ベクタテーブル」を参照してください。

DTPR ビットでは、DTC が起動する前に複数の DTC 起動要因が発生した場合の DTC 起動優先順位の設定が可能です。

なお、本レジスタは、DTC 起動中には変更しないでください。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	DTLOCK	CSSTP1	-	CSSTP2	DTBST	DTSA	CSSTP3	DTPR	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	DTLOCK	0	R/W	DTC ロックイネーブル DTC がバス権を解放するタイミングを選択します。 0: ベクタリード後の NOP 発行時と転送情報ライトバック後にバス権を解放します。 1: ベクタリード後、ベクタリード後の NOP 発行時、転送情報リード後、1 回のデータ転送後、転送情報ライトバック後にバス権を解放します。
14	CSSTP1	0	R/W	DTC NOP 発行時のバス権解放選択 DTC 起動時のベクタリード後の NOP 発行時に、CPU からの外部空間アクセス要求に対してバス権を解放するかしないかを選択します。 ただし、CSSTP2 ビットが 1 の場合は、本ビットの設定にかかわらず、常にバス権を解放しません。 0: DTC NOP 発行時にバス権を解放する 1: DTC NOP 発行時にバス権を解放しない
13	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

9. バスステートコントローラ (BSC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
12	CSSTP2	0	R/W	<p>DTC 転送中のバス権解放選択</p> <p>DLOCK ビットが 0 の場合の DTC 転送時に、CPU からの外部空間アクセス要求に対して、1 回のデータ転送ごとにバス権を解放するかしないかを選択します。</p> <p>0 : DLOCK ビットおよび CSSTP1 ビットがともに 0 の場合 : ベクタリード後の NOP 発行時にバス権を解放する</p> <p>DLOCK ビットが 0、CSSTP1 ビットが 1 の場合 : 1 回のデータ転送ごとにバス権を解放する</p> <p>1 : 全データ転送終了後にバス権を解放する</p>
11	DTBST	0	R/W	<p>DTC バーストイネーブル</p> <p>DTC に複数の起動要求が発生した場合に、バス権を解放せずに連続して DTC を起動します。</p> <p>0 : 1 つの DTC 起動要因が終了するごとにバス権を解放します。</p> <p>1 : すべての DTC 起動要因が終了するまでバス権を解放せずに連続して DTC を起動します。</p> <p>【注】 本ビットを 1 に設定する場合は、以下の制限があります。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 周波数制御レジスタ (FRQCR) によるクロック設定は、Iφ:Bφ:Pφ:MIφ:MPφ=8:4:4:4:4、4:2:2:2:2、または 2:1:1:1:1 にしてください 2. ベクタ情報は、内蔵 ROM または内蔵 RAM に配置してください 3. 転送情報は内蔵 RAM に配置してください 4. 転送元および転送先は、内蔵 RAM と内蔵周辺モジュール間または外部メモリと内蔵周辺モジュール間としてください
10	DTSA	0	R/W	<p>DTC ショートアドレスモード</p> <p>DTC の転送情報リードを、3 ロングワード分で実現するモードです。</p> <p>0 : 転送情報リードを 4 ロングワード分で行います。転送情報の配置は図 8.2 の通常モード時の配置となります。</p> <p>1 : 転送情報リードを 3 ロングワード分で行います。転送情報の配置は図 8.2 のショートアドレスモード時の配置となります。</p> <p>【注】 SAR、DAR の上位 8 ビットを 1 とみなすため、内蔵周辺モジュールと内蔵 RAM 間の転送時のみ使用可能です。</p>
9	CSSTP3	0	R/W	<p>CPU による外部メモリアクセス優先選択</p> <p>DTC 転送時、CPU からの外部空間アクセスを優先するかどうかを選択します。</p> <p>0 : DTC 転送を優先</p> <p>1 : CPU からの外部空間アクセスを優先</p> <p>【注】 本ビットが 0 のとき、CPU からの内蔵 I/O アクセスとその直後に発行される CPU からの外部空間アクセスの間には、1Bφの NOP が入ります。</p>

9. バスステートコントローラ (BSC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
8	DTPR	0	R/W	<p>DTC 起動の優先順位指定</p> <p>DTC が起動する前に複数の DTC 起動要求が発生した場合、最初に要求のあった起動要求から転送を開始するか、DTC 起動優先順位に従って転送を開始するかを選択します。</p> <p>ただし、DTC 起動中に複数の DTC 起動要求が発生した場合には、DTC 起動優先順位に従って次の転送が行われます。</p> <p>0 : 最初に要求のあった DTC 起動要求から転送を開始する</p> <p>1 : DTC 起動優先順位に従って転送を開始する</p> <p>【注】本ビットを 1 に設定する場合は、以下の制限があります。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ベクタ情報は、内蔵 ROM または内蔵 RAM に配置してください 2. 転送情報は内蔵 RAM に配置してください 3. 転送情報リードスキップ機能は常に無効となります
7~0	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>

9.5 動作説明

9.5.1 エンディアン/アクセスサイズとデータアライメント

本 LSI では、バイトデータの並び方を上位バイト (MSB) が 0 番地側になるビッグエンディアンをサポートしています。

また、データバス幅は 8 ビットです。データのアライメントは、各デバイスのデータバス幅にあわせて行われます。したがって、8 ビット幅のデバイスからロングワードデータを読み出すためには、4 回の読み出し動作が必要です。本 LSI では、それぞれのインタフェース間で、データのアライメントおよびデータ長の変換を自動的に行います。

デバイスのデータ幅とアクセスの単位との関係を表 9.9 に示します。

表 9.9 8 ビット外部デバイスのアクセスとデータアライメント

オペレーション		データバス	ストロープ信号
		D7~D0	WRL
0 番地バイトアクセス		データ 7~0	アサート
1 番地バイトアクセス		データ 7~0	アサート
2 番地バイトアクセス		データ 7~0	アサート
3 番地バイトアクセス		データ 7~0	アサート
0 番地ワードアクセス	1 回目 (0 番地)	データ 15~8	アサート
	2 回目 (1 番地)	データ 7~0	アサート
2 番地ワードアクセス	1 回目 (2 番地)	データ 15~8	アサート
	2 回目 (3 番地)	データ 7~0	アサート
0 番地ロングワードアクセス	1 回目 (0 番地)	データ 31~24	アサート
	2 回目 (1 番地)	データ 23~16	アサート
	3 回目 (2 番地)	データ 15~8	アサート
	4 回目 (3 番地)	データ 7~0	アサート

9.5.2 通常空間インタフェース

(1) 基本タイミング

通常空間アクセスは、主にバイト選択端子のない SRAM の直結を考慮してストロープ信号を出力します。図 9.2 に通常空間アクセスの基本タイミングを示します。ウェイトのない通常アクセスは、2 サイクルで終了します。

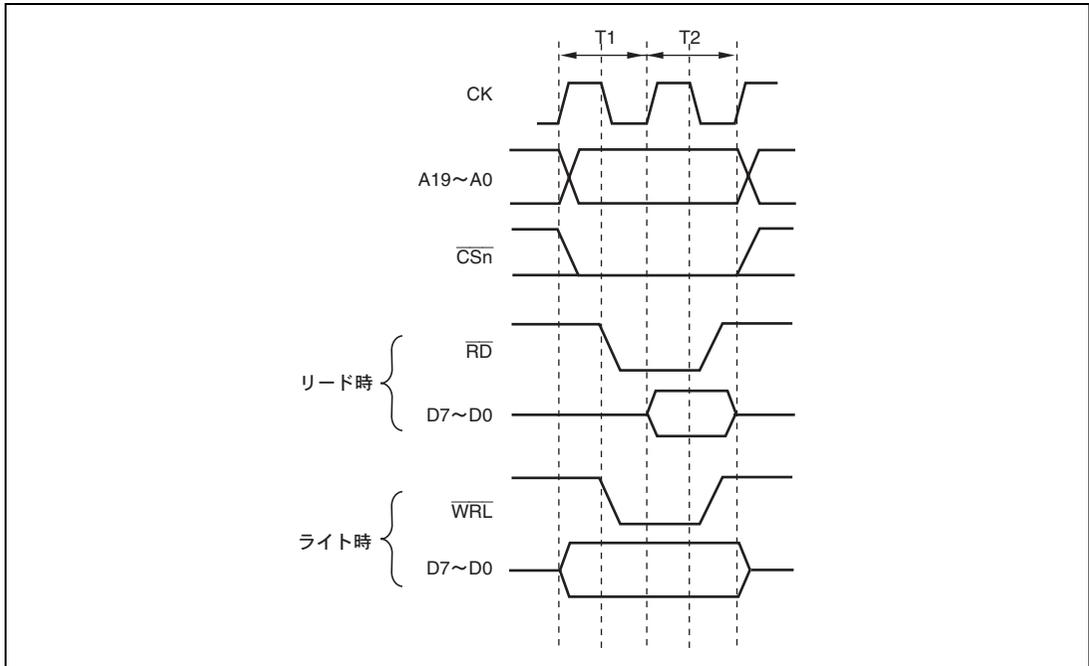


図 9.2 通常空間基本アクセス (アクセスウェイト 0)

データバスにバッファを設ける場合には、 \overline{RD} を用いてリードデータの出力制御を行う必要があります。

図 9.3、図 9.4 に通常空間連続アクセスの例を示します。CSnWCR.WM ビットを 0 に設定すると、外部ウェイトを評価するために 1 サイクル T_{nop} が挿入されます (図 9.3)。しかし、CSnWCR.WM ビットを 1 に設定すると、外部ウェイトが無視され T_{nop} サイクルの挿入を抑止することができます。(図 9.4)

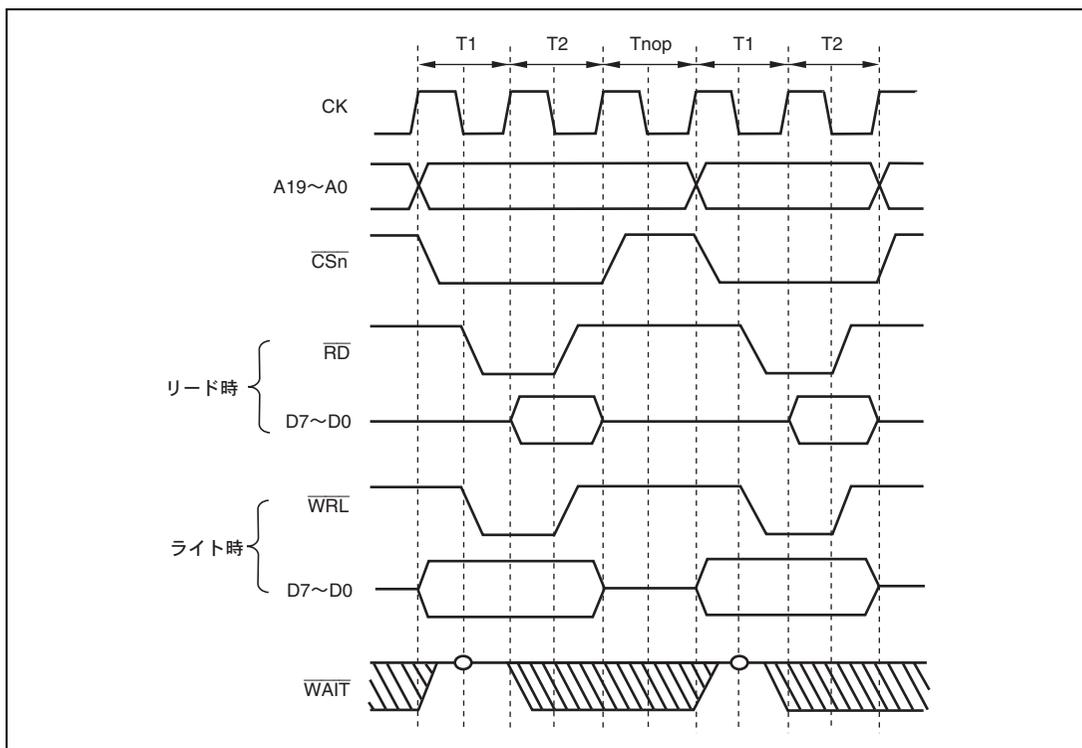


図 9.3 通常空間連続アクセス例 1
 バス幅 8 ビット、ワードアクセス、CSnWCR.WM ビット=0
 (アクセスウェイト 0、サイクル間ウェイト 0)

9. バスステートコントローラ (BSC)

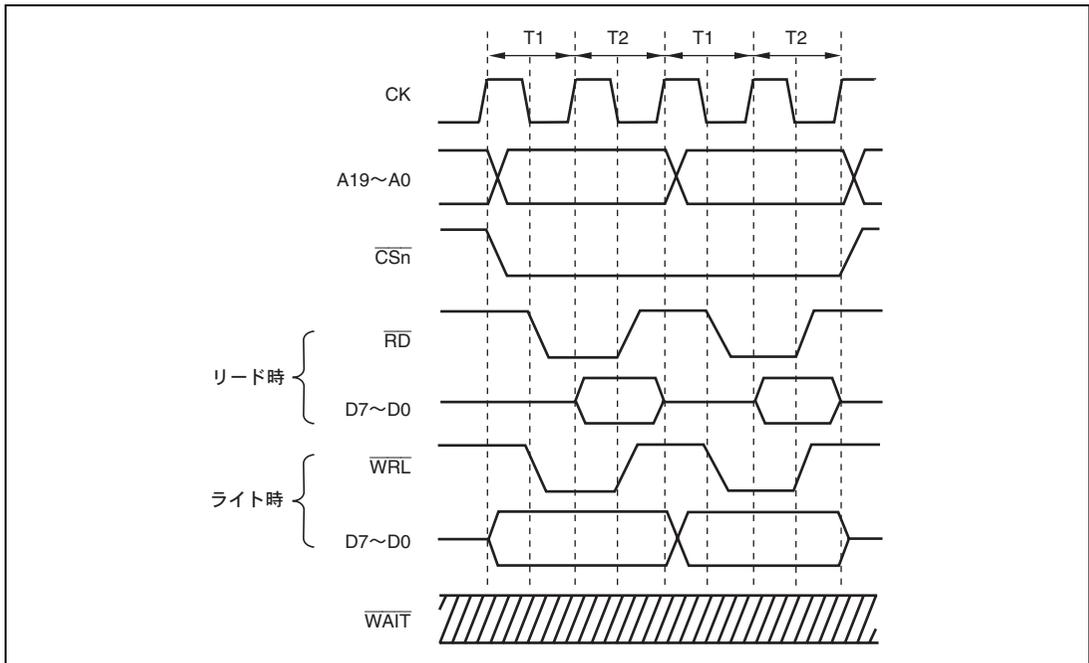


図 9.4 通常空間連続アクセス例 2
 バス幅 8 ビット、ワードアクセス、 \overline{CS}_n WCR.WM ビット=1
 (アクセスウェイト 0、サイクル間ウェイト 0)

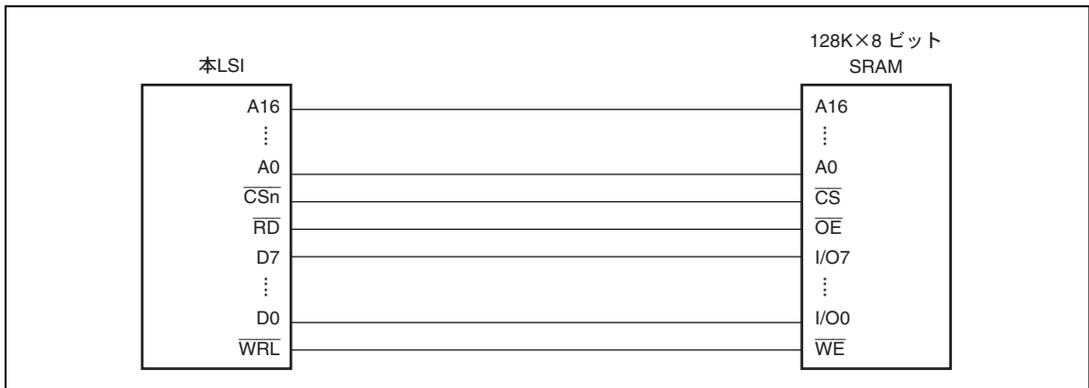


図 9.5 8ビットデータ幅 SRAM 接続例

9.5.3 アクセスウェイト制御

CSnWCR の WR3、WR2、WR1、および WR0 ビットの設定により、通常空間アクセスのウェイトサイクルの挿入を制御できます。リードアクセスとライトアクセスで独立にウェイトサイクルを挿入することが可能です。図 9.6 に示す通常空間のアクセスでは、 T_w のサイクルがウェイトサイクルとして指定サイクル数だけ挿入されます。

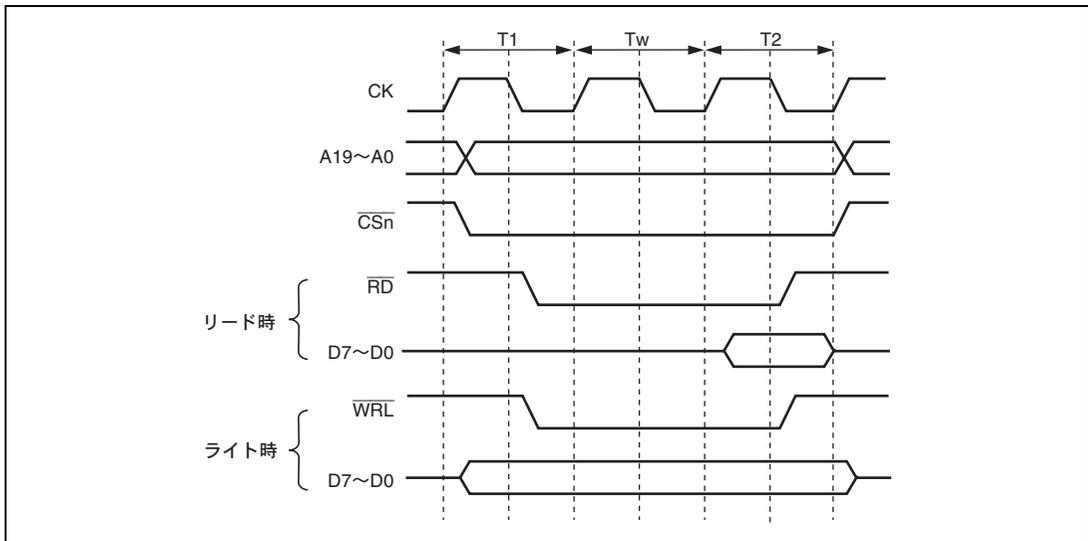


図 9.6 通常空間アクセスのウェイトタイミング (ソフトウェアウェイトのみ)

9. バスステートコントローラ (BSC)

CSnWCR の WM ビットを 0 としたときには、外部からのウェイト入力 $\overline{\text{WAIT}}$ 信号もサンプリングされます。 $\overline{\text{WAIT}}$ 信号のサンプリングを図 9.7 に示します。ソフトウェアウェイトとして 2 サイクルのウェイトを指定しています。 $\overline{\text{WAIT}}$ 信号は、T1 または Tw サイクルから T2 サイクルに移行する際に、CK の立ち下がりですampling されます。

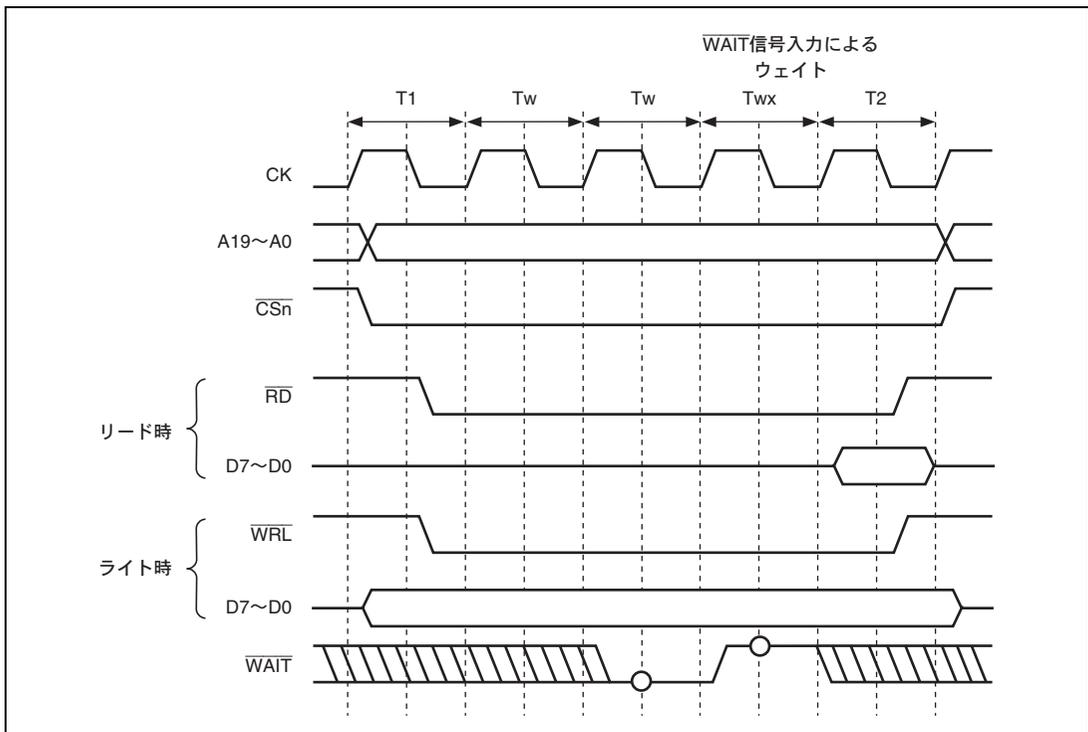


図 9.7 通常空間アクセスのウェイトタイミング (WAIT 信号によるウェイト挿入)

9.5.4 \overline{CSn} アサート期間拡張

\overline{CSnWCR} の SW1 と SW0 ビットの設定により、 \overline{CSn} アサートから \overline{RD} と \overline{WRL} アサートまでのサイクル数を指定できます。また、HW1 と HW0 ビットの設定により、 \overline{RD} と \overline{WRL} ネゲートから \overline{CSn} ネゲートまでのサイクル数を指定できます。これにより、外部デバイスとのフレキシブルなインタフェースがとれます。例を図 9.8 に示します。Th および Tf サイクルが通常サイクルの前と後ろにそれぞれ付加されています。これらのサイクルでは、 \overline{RD} と \overline{WRL} 以外はアサートされますが、 \overline{RD} と \overline{WRL} はアサートされません。また、データは Tf サイクルまで延長して出力されるので、書き込み動作の遅いデバイスなどに有効です。

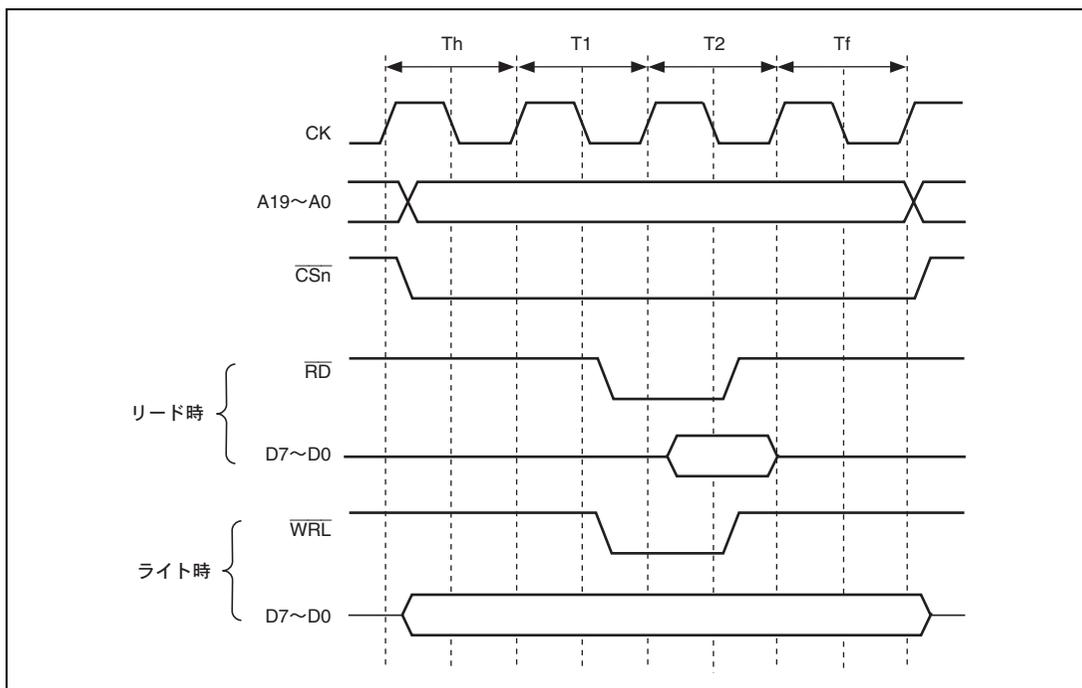


図 9.8 \overline{CSn} アサート期間拡張

9.5.5 アクセスサイクル間ウェイト

LSIの動作周波数が高くなってきたため、低速なデバイスからのデータ出力が完了した際のデータバッファのオフが間に合わず、次のデバイスのデータ出力と衝突してデバイスの信頼度を低下させたり、誤動作を引き起こしたりする場合があります。これを防止するため、連続するアクセス間にアクセスサイクル間のウェイトを挿入して、データの衝突を回避する機能を設けました。

アクセスサイクル間ウェイトのサイクル数は、CSnBCRのIWW[1:0]ビット、IWRWD[1:0]ビット、IWRWS[1:0]ビット、IWRRD[1:0]ビット、IWRRS[1:0]ビットで指定します。アクセスサイクル間ウェイト（アイドルサイクル）は、以下の条件のとき挿入が可能です。

1. 連続するアクセスがライトーリード、ライトーライトの場合
2. 連続するアクセスが別空間でかつリードーライトの場合
3. 連続するアクセスが同一空間でかつリードーライトの場合
4. 連続するアクセスが別空間でかつリードーリードの場合
5. 連続するアクセスが同一空間でかつリードーリードの場合

上記で示したアクセスサイクル間ウェイトのアイドルサイクル以外に、内部バスとのインタフェースやマルチプレクスされた端子（WRL）の最小パルス幅確保のため、アイドルサイクルを挿入する場合があります。

6. 内部バスとのインタフェースに伴う、外部バスのアイドルサイクル
 - (a) 外部バスがアイドルもしくはリードサイクル後のライトアクセス直前に、1アイドルサイクルを挿入します。
 - (b) 外部バスのリードサイクル終了時、リードデータを内部バスに転送するために、1アイドルサイクルを挿入します。
リードサイクル直後のライトサイクルでは、上記（a）と合わせて2～3サイクルのアイドルサイクルを挿入します。

表9.10、表9.11に、挿入されるアイドルサイクルの最小数を示します。表中の「CSnBCRのアイドル設定」は、IWW、IWRWD、IWRWS、IWRRD、IWRRSで設定するアイドルサイクル数を示します。

表 9.10 通常空間インタフェースの CPU アクセス間のアイドルサイクル最小数

BSC レジスタ設定		バス幅を超えるサイズのアクセス					
CSnWCR.WM の設定	CSnBCR のアイドル設定	連続 リード*1	連続 ライト*1	リード→ リード*2	ライト→ ライト*2	リード→ ライト*2	ライト→ リード*2
1	0	0, 0, 0, 0	0, 0, 0, 0	1, 1, 1, 1	0, 0, 0, 0	3, 3, 3, 4	0, 0, 0, 0
0	0	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	3, 3, 3, 4	1, 1, 1, 1
1	1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	3, 3, 3, 4	1, 1, 1, 1
0	1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	1, 1, 1, 1	3, 3, 3, 4	1, 1, 1, 1
1	2	2, 2, 2, 2	2, 2, 2, 2	2, 2, 2, 2	2, 2, 2, 2	3, 3, 3, 4	2, 2, 2, 2
0	2	2, 2, 2, 2	2, 2, 2, 2	2, 2, 2, 2	2, 2, 2, 2	3, 3, 3, 4	2, 2, 2, 2
1	4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4
0	4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4	4, 4, 4, 4

【注】 表中のアイドルサイクル最小数は、順に Iφ : Bφ が 4 : 1、3 : 1、2 : 1、1 : 1 の場合を示します。

*1 8 ビットバス幅時の 16 ビットアクセスでの 0 番地バイトアクセスと 1 番地バイトアクセス間の最小アイドルサイクル数、8 ビットバス幅時の 32 ビットアクセスでの 0 番地バイトアクセスと 1 番地バイトアクセスと 2 番地バイトアクセスと 3 番地バイトアクセス間の最小アイドルサイクル数

*2 上記以外

表 9.11 通常空間インタフェースの DTC 転送時のアクセス間アイドルサイクル最小数

BSC レジスタ設定		バス幅を超えるサイズのアクセス			
CSnWCR.WM の設定	CSnBCR のアイドル設定	連続 リード*1	リード→ ライト*2	連続 ライト*1	ライト→ リード*2
1	0	0	2	0	0
0	0	1	2	1	1
1	1	1	2	1	1
0	1	1	2	1	1
1	2	2	2	2	2
0	2	2	2	2	2
1	4	4	4	4	4
0	4	4	4	4	4

【注】 DTC は Bφ 動作なのでクロック比変更には関係しません。

*1 8 ビットバス幅時の 16 ビットアクセスでの 0 番地バイトアクセスと 1 番地バイトアクセス間の最小アイドルサイクル数、8 ビットバス幅時の 32 ビットアクセスでの 0 番地バイトアクセスと 1 番地バイトアクセスと 2 番地バイトアクセスと 3 番地バイトアクセス間の最小アイドルサイクル数

*2 上記以外

9. バスステートコントローラ (BSC)

9.5.6 バスアービトレーション

本 LSI は、通常状態でバス権を有し、外部デバイスからのバス権要求を受けてバスの解放を行います。また、本 LSI 内部にも CPU と DTC という 2 つのバスマスタがあります。これらのバスマスタに対するバス権委譲の優先順位は以下のとおりとなります。

外部デバイスによるバス権要求 ($\overline{\text{BREQ}}$) > CPU > DTC > CPU

ただし、DTC がバス権を要求している状態で、CPU が連続してバス権を獲得することはありません。

バス機能拡張レジスタ (BSCEHR) の CSSTP2 ビットが 1 の場合は、CPU からの外部空間アクセス要求は、バス機能拡張レジスタ (BSCEHR) の DTLOCK ビットが 0 の場合の DTC 転送要求よりも優先度が低くなります。

また、「9.5.7 (2) LSI 内部バスマスタからみたアクセス」に記述されているライトバッファの動作上、CPU からの外部空間アクセスがライトの場合とリードの場合で、CPU と DTC のアービトレーションが異なります。図 9.9 に、CPU からの外部空間アクセス中に DTC 起動要求が発生した場合のバスアービトレーションを示します。

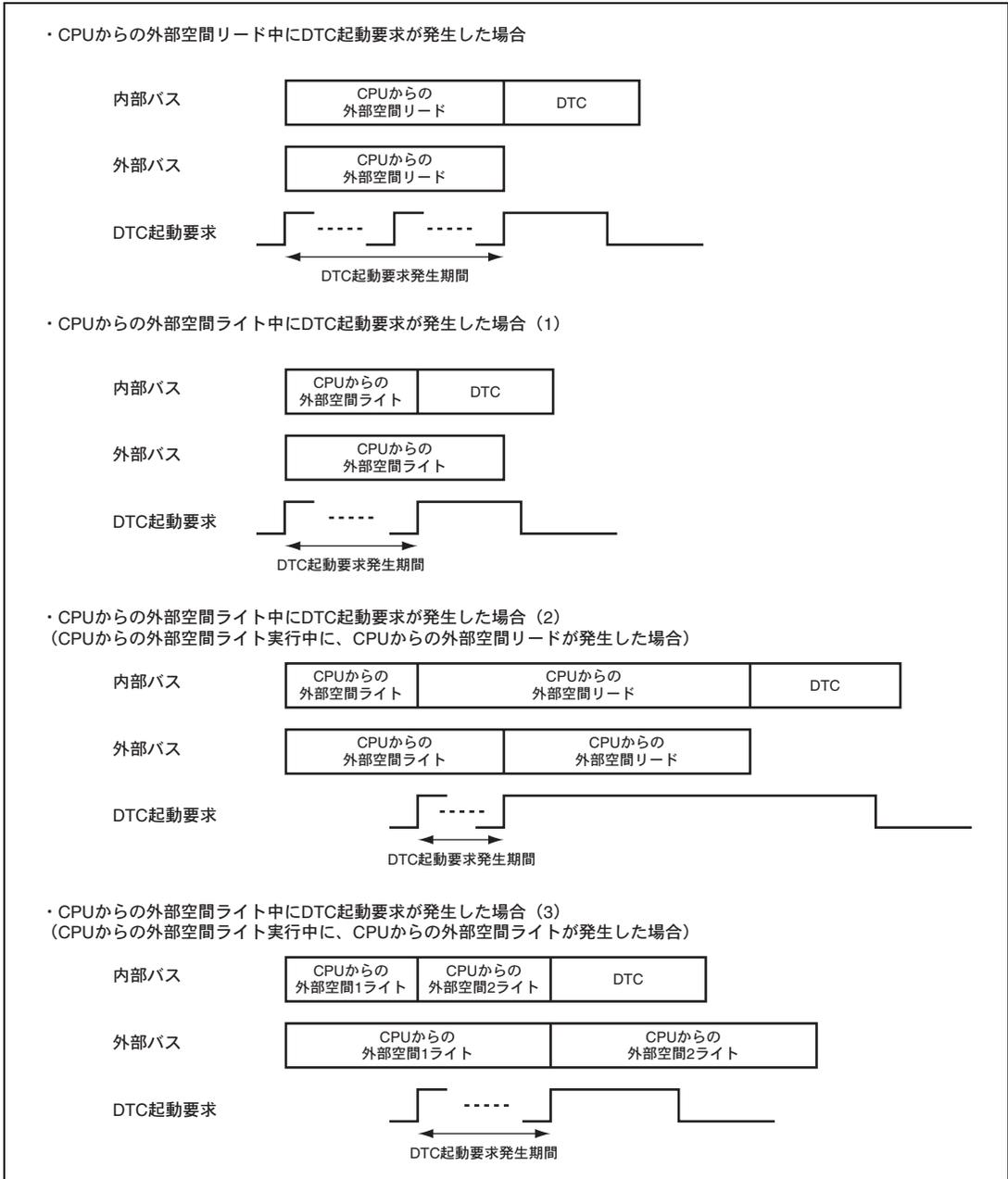


図 9.9 CPU からの外部空間アクセス中に DTC 起動要求が発生した場合のバスアービトレーション

9. バスステートコントローラ (BSC)

なおバスアービトレーションが行われない状態を以下に示します。

1. TAS命令のリードサイクルとライトサイクル間
2. データバス幅がアクセスサイズよりも小さいことによって生じる複数のバスサイクル(たとえば8ビットデータバス幅のメモリにロングワードアクセスを行う場合のバスサイクル間)

外部デバイスにバス権を受け渡す際、接続されているデバイスの誤動作を防ぐため、バス解放に先立ってすべてのバス制御信号をネゲート状態にします。バス権を受け取る場合にも、バス制御信号はネゲート状態からドライブを開始します。バス制御信号のハイインピーダンス状態での外来ノイズによる誤動作を防ぐために、これらの制御信号にはブルアップ抵抗が必要となります。

外部デバイスとのバス権の受け渡しはバスサイクルの切れ目で行われます。バス権を要求されたとき、バスサイクルを行っていないければ、ただちにバス権の解放を行います。バスサイクルの最中の場合は、バスサイクルが完了するまで待ち、バス権の解放を行います。LSI 外部から見るとバスサイクルを行っていない場合でも、アクセスサイクル間ウェイトを挿入するなど、内部的にはバスサイクルが開始されている場合があるため、 \overline{CSn} 信号その他のバス制御信号を見て、ただちにバスが解放されるかどうかを判断することはできません。

\overline{BREQ} および \overline{BACK} のハンドシェイクによる外部バス解放には、少なからずオーバヘッドが存在します。スリープモジュールのタスクが多い場合は一度のバス権獲得により、複数回のバスサイクルを実行するようにシステム設計を行ってください。バス権の受け渡しに必要なサイクルを減らすことによりシステム設計が容易になります。

外部デバイスからのバス権要求を受けない限りバス権を保有しています。外部からのバス権要求 \overline{BREQ} のアサート (ローレベル) を受け、実行中のバスサイクルが終わり次第バスの解放を行い、バス使用許可 \overline{BACK} をアサート (ローレベル) します。外部デバイスがバスを解放したことを示す \overline{BREQ} のネゲート (ハイレベル) を受けて \overline{BACK} をネゲート (ハイレベル) し、バスの使用を再開します。

なお、本 LSI は外部にバス権を解放中でも、外部デバイスへのアクセスが発生しないかぎり処理を続行します。その後、外部デバイスへのアクセスが発生したところでバス権復帰待ち状態となります。

また、バスを解放している間は、スリープモード、ソフトウェアスタンバイモード、およびディープソフトウェアスタンバイモードに遷移することはできません。

具体的なバス解放シーケンスは、次のとおりです。まず、CK の立ち上がりに同期してアドレスバスおよび、データバスをハイインピーダンスにします。この 0.5 サイクル後にバス使用許可信号を CK の立ち下がりに同期してアサートします。これに続く CK の立ち上がりで、 \overline{CSn} などのバス制御信号をハイインピーダンスにします。これらのバス制御信号は、遅くともハイインピーダンスにする 1 サイクル前には、ハイレベルにされています。バス権要求信号のサンプリングは、CK の立ち下がりで行います。

外部デバイスからバス権を再獲得するときのシーケンスは、次のとおりです。 \overline{BREQ} のネゲートを CK の立ち下がりで検出すると、1.5 サイクル後にバス制御信号は、ハイレベルでドライブを開始します。これに続く CK の立ち上がりで、バス使用許可信号をネゲートします。アドレスバスおよびデータバスのドライブを開始するのは、これに続く CK の立ち上がりです。バス制御信号をアサートしてバスサイクルを実際に開始するのは、最も早い場合にはアドレスおよびデータ信号をドライブするのと同じ CK の立ち上がりからです。バスアービトレーションタイミングを図 9.10 に示します。

バス権要求 ($\overline{\text{BREQ}}$ のローレベルアサート) 後のバス権解放 ($\overline{\text{BREQ}}$ のハイレベルネゲート) は、バス使用許可 ($\overline{\text{BACK}}$ のローレベルアサート) 後に行ってください。 $\overline{\text{BACK}}$ アサート前に $\overline{\text{BREQ}}$ をネゲートすると、 $\overline{\text{BREQ}}$ ネゲートタイミングによっては $\overline{\text{BACK}}$ が1サイクルだけアサートされ、外部デバイスと本 LSI 間でバスの衝突が発生する可能性があります。

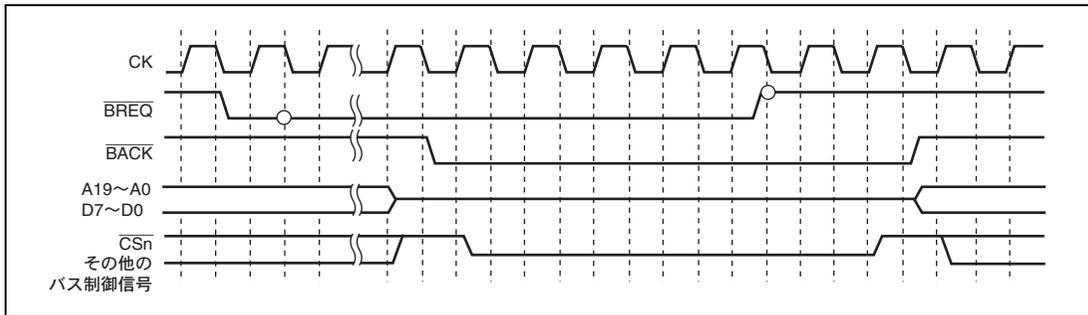


図 9.10 バスアービトレーション

DTC へのバスアービトレーション実行においては、途中 NOP 挿入などされることなく、連続でバスアクセス処理を続けます。

9.5.7 その他

(1) リセット

バスステートコントローラは、パワーオンリセットでのみ完全な初期化が行われます。パワーオンリセット時には、バスサイクルの途中であるなしにかかわらずただちにすべての信号をネゲートし、出力バッファをオフにします。また、制御レジスタはすべて初期化されます。スタンバイ、スリープ、およびマニュアルリセットでは、バスステートコントローラの制御レジスタの初期化は一切行われません。マニュアルリセットが行われると、現在実行中のバスサイクルはそのバスサイクルに限り終了まで実行され、その後はアクセス待ちの状態になります。なお、マニュアルリセット信号のアサート中は $\overline{\text{BREQ}}$ によるアービトレーション要求を受け付けません。

(2) LSI 内部バスマスタからみたアクセス

本 LSI の内部は、L バス、I バス、および周辺バスの 3 つのバスに分割されています。CPU は L バスに、DTC、およびバスステートコントローラは I バスに、低速な周辺モジュールは周辺バスにそれぞれ接続されています。また、内蔵メモリは L バスと I バスの双方に接続されています。

外部空間および内蔵周辺モジュールのアクセスの場合は、I バスを介してアクセスサイクルが起動されます。したがって、CPU が内蔵メモリをアクセスしている場合には、CPU とのバスアービトレーションを発生させることなく、DTC の起動が可能となります。

バスステートコントローラには一段のライトバッファがあるため、ライトサイクルではチップ外部のバスサイクルが完了しなくても I バスを別のアクセスに使用することができます。チップ外部の低速メモリに対して書き込みを行った後に、内蔵周辺モジュールに対する読み出しまたは書き込みを行う場合は、低速メモリへの書き込みの完了を待たずに内蔵周辺モジュールへのアクセスが可能です。

読み出しでは、常に動作の完了まで CPU は待たされるので、実際のデバイスに対するデータの書き込みが完了したことを確認してから処理を続行したい場合は、続けて同じアドレスに対するダミーの読み出しアクセスを行うと書き込みの終了を確認できます。

DTC からのアクセスでも同様にバスステートコントローラのライトバッファは働きます。

なお、ライトバッファの動作中に BSC のレジスタを変更すると、正しいアクセスができなくなりますので、ライトアクセス直後に BSC のレジスタの変更は行わないでください。ライトアクセス直後に BSC のレジスタの変更が必要な場合は、ライトデータのダミーリードを実行し、ライトアクセスが終了したことを確認してから BSC のレジスタを変更してください。

9.5.8 CPU から内蔵 FLASH、内蔵 RAM へのアクセス

内蔵 FLASH の読み出しは Iφ クロックに同期して 1 クロックでアクセスされます。書き込み、消去については「第 22 章 フラッシュメモリ」を参照してください。内蔵 RAM の読み出し／書き込みは Iφ クロックに同期して 1 クロックでアクセスされます。詳細は、「第 23 章 RAM」を参照してください。

9.5.9 CPU から内蔵周辺 I/O レジスタへのアクセス

表 9.12 に CPU から内蔵周辺 I/O レジスタへアクセスする場合のアクセスサイクル数を示します。

表 9.12 内蔵周辺 I/O レジスタへのアクセスサイクル数

	アクセスサイクル数
ライト	$(3+n) \times I\phi + (1+m) \times B\phi + 2 \times P\phi$
リード	$(3+n) \times I\phi + (1+m) \times B\phi + 2 \times P\phi + 2 \times I\phi$

【注】 1. Iφ:Bφ=8:1 のとき n=0~7

Iφ:Bφ=4:1 のとき n=0~3

Bφ:Pφ=4:1 のとき m=0~3

Iφ:Bφ=3:1 のとき n=0~2

Bφ:Pφ=3:1 のとき m=0~2

Iφ:Bφ=2:1 のとき n=0, 1

Bφ:Pφ=2:1 のとき m=0, 1

Iφ:Bφ=1:1 のとき n=0

Bφ:Pφ=1:1 のとき m=0

n, m は内部の実行状態に依存します。

2. MIφ, MPφ のクロック比はアクセスサイクル数に影響を与えません。

本製品は同期式論理を採用しており、バス構成は階層バス構造を持っています。各バスへのデータ入出力は、L バスは Iφ、I バスは Bφ、周辺バスは Pφ クロックの立ち上がり同期して行います。図 9.11 に Iφ:Bφ:Pφ=4:2:2 で周辺バス接続幅 16 ビットの Pφ2 サイクルアクセスのレジスタにバイトサイズのデータのライトアクセスタイミングの一例を示します。CPU は、内蔵周辺 I/O レジスタアクセスの場合、L バスにデータ出力後、I バスへのデータ転送準備に Iφ で 3 サイクル期間を必要とします。この 3 サイクルの後、Bφ の立ち上がりエッジに同期して I バスにデータを転送することができますが、Iφ:Bφ=4:2 の場合は Bφ 1 クロックの間に Iφ が 2 クロックあります。このため Iφ:Bφ=2:1 のときは、 $(3+n) \times I\phi$ 、n=0~1 の期間で L バスから I バスへ転送されます（図の例では $3 \times I\phi$ ）。データが L バスに乗るタイミングと Bφ の立ち上がりエッジのタイミングの関係はプログラムの実行状態に依存します。図の例では n=0、m=0 であるため、アクセス期間は $3 \times I\phi + 1 \times B\phi + 2 \times P\phi$ となります。

9. バスステートコントローラ (BSC)

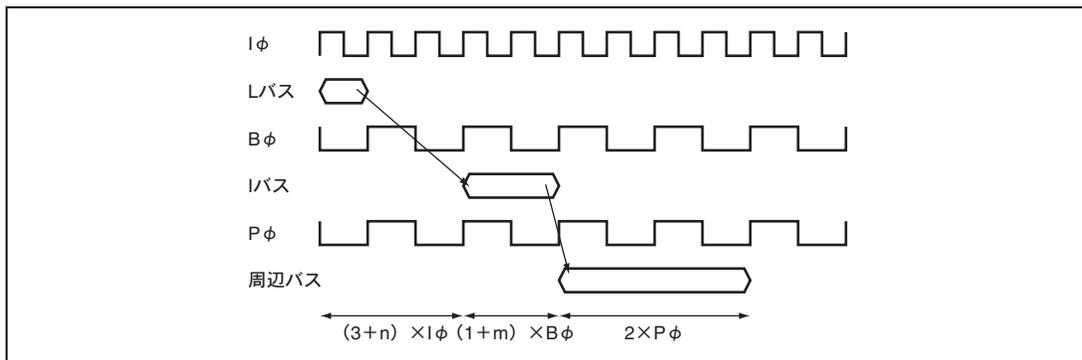


図 9.11 $I\phi:B\phi:P\phi=4:2:2$ の場合の内蔵周辺 I/O レジスタへのライトアクセスタイミング

図 9.12 に $I\phi:B\phi:P\phi=4:2:1$ の場合の周辺バスへのリードアクセスタイミングの一例を示します。L バスから周辺バスまでの転送はライトの場合と同様に行われますが、リードの場合は周辺バスに読み出した値を CPU まで転送する必要があります。周辺バスから I バス、I バスから L バスへの転送も各バスクロックの立ち上がりで同期して行われますが、 $I\phi \geq B\phi \geq P\phi$ のため、実際には $2 \times I\phi$ 期間を必要とします。図の例では $n=0$ 、 $m=1$ であるため、アクセス期間は $3 \times I\phi + 2 \times B\phi + 2 \times P\phi + 2 \times I\phi$ となります。

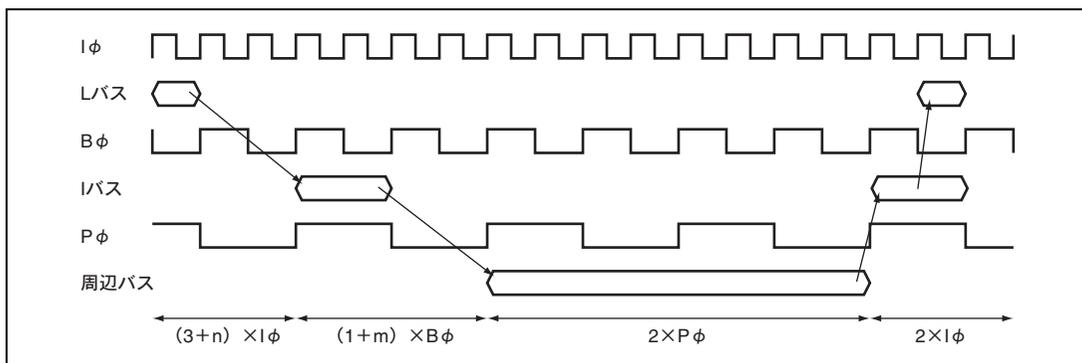


図 9.12 $I\phi:B\phi:P\phi=4:2:1$ の場合の内蔵周辺 I/O レジスタへのリードアクセスタイミング

9.5.10 CPU から外部メモリへのアクセス

表 9.13 に CPU から外部アクセスする場合のアクセスサイクル数を示します。外部アクセスサイクルは、表 9.13 に示したクロック比、アクセスサイズ、LSI の外部バス幅のほかにウェイト挿入設定などにより変化します。ウェイト挿入設定などの詳細に関しては、「9.4 レジスタの説明」を参照してください。

表 9.13 外部アクセスサイクル数

外部バス幅	アクセスサイズ	ライト/リード	アクセスサイクル数
8 ビット	バイト	ライト	$(1+n) \times I\phi + (3+m) \times B\phi$
		リード	$(1+n) \times I\phi + (3+m) \times B\phi + 1 \times I\phi$
	ワード	ライト	$(1+n) \times I\phi + (3+m) \times B\phi + 1 \times (2+o) \times B\phi$
		リード	$(1+n) \times I\phi + (3+m) \times B\phi + 1 \times (2+o) \times B\phi + 1 \times I\phi$
	ロングワード	ライト	$(1+n) \times I\phi + (3+m) \times B\phi + 3 \times (2+o) \times B\phi$
		リード	$(1+n) \times I\phi + (3+m) \times B\phi + 3 \times (2+o) \times B\phi + 1 \times I\phi$
リード		$(1+n) \times I\phi + (3+m) \times B\phi + 1 \times I\phi$	

【注】 n : $I\phi:B\phi=8:1$ のとき $n=0\sim7$

$I\phi:B\phi=4:1$ のとき $n=0\sim3$

$I\phi:B\phi=3:1$ のとき $n=0\sim2$

$I\phi:B\phi=2:1$ のとき $n=0\sim1$

$I\phi:B\phi=1:1$ のとき $n=0$

m, o : m : ウェイト設定, o : ウェイト設定+アイドル設定など。

詳細は、「9.4 レジスタの説明」を参照してください。

本製品は同期式論理を採用しており、バス構成は階層バス構造を持っています。各バスへのデータ入出力は、Lバスは $I\phi$ 、Iバスと外部バスは $B\phi$ の立ち上がりに同期して行います。図 9.13 に $I\phi:B\phi=2:1$ で、外部バス 8 ビット幅でワードデータをライトアクセスする場合のタイミング例を示します。CPU が Lバスにデータ出力後、 $B\phi$ の立ち上がりエッジに同期して Iバスにデータを転送します。 $I\phi:B\phi=2:1$ の場合は $B\phi$ 1 クロックの間に $I\phi$ が 2 クロックがあります。このため $I\phi:B\phi=2:1$ のときは、 $(1+n) \times I\phi$ 、 $n=0, 1$ の期間で Lバスから Iバスへ転送されます（図の例では $2 \times I\phi$ ）。データが Lバスに乗るタイミングと $B\phi$ の立ち上がりエッジのタイミングの関係はプログラムの実行状態に依存します。Iバスに乗ったデータは、 $B\phi$ 1 サイクル後に外部バスに転送されます。1 回の外部アクセスは最速 2 サイクルで行われますが、BSC レジスタの設定により延長されます（アクセスサイクル計算式の m, o）。図 9.13 の例では 8 ビットのバス幅に対してワードデータライトを行うため、2 回の外部アクセスが必要になります。図の例では $n=1, m=0, o=0$ であるため、アクセス期間は $2 \times I\phi + 3 \times B\phi + 2 \times B\phi$ となります。

9. バスステートコントローラ (BSC)

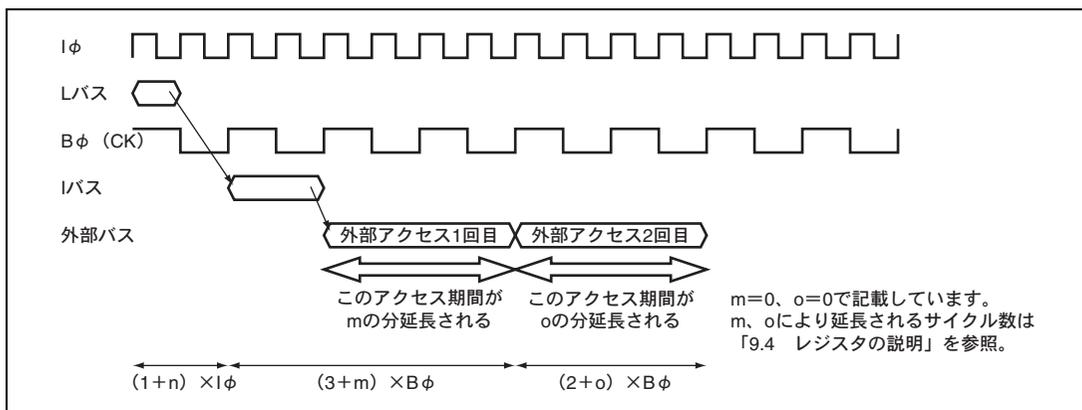


図 9.13 Iφ:Bφ=2:1、外部バス幅 8 ビットで、ワードデータを外部メモリにライトアクセスするタイミング

図 9.14 に Iφ:Bφ=4:1 で、外部バス幅≧データ幅条件でリードアクセスする場合のタイミング例を示します。Lバスから外部バスまでの転送はライトの場合と同様に行われますが、リードの場合は外部バスに読み出した値を CPU まで転送する必要があります。外部バスから Iバス、Iバスから Lバスへの転送は各バスクロックの立ち上がりで同期して行われます。実際の動作では、外部バスから Lバスまでの転送は 1φ 期間で処理されます。図の例では n=2、m=0、o=0 であるため、アクセス期間は $3 \times I\phi + 3 \times B\phi + 1 \times I\phi$ となります。

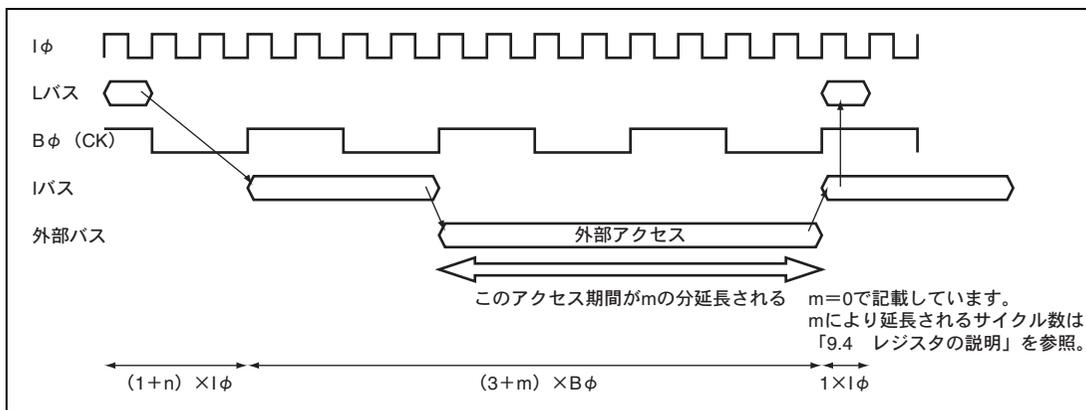


図 9.14 Iφ:Bφ=4:1、外部バス幅≧データ幅条件でリードアクセスする場合のタイミング例

DTC によるアクセスは、CPU からのアクセスサイクル数から Lバスアクセスに必要な Iφ分を削除したサイクル数になります。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

本 LSI は、6 チャンネルの 16 ビットタイマにより構成されるマルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2) を内蔵しています。

10.1 特長

- 最大16本のパルス入出力、3本のパルス入力が可能
- 各チャンネルごとに8種類のカウンタ入力クロックを選択可能 (チャンネル5は4種類)
- チャンネル0~4は次の動作を設定可能：コンペアマッチによる波形出力、インプットキャプチャ機能、カウンタクリア動作、複数のタイマカウンタ (TCNT) への同時書き込み、コンペアマッチ/インプットキャプチャによる同時クリア、カウンタの同期動作による各レジスタの同期入出力、同期動作と組み合わせることによる最大12相のPWM出力
- チャンネル0、3、4はバッファ動作を設定可能
- チャンネル1、2はそれぞれ独立に位相計数モードを設定可能
- カスケード接続動作
- 内部16ビットバスによる高速アクセス
- 28種類の割り込み要因
- レジスタデータの自動転送が可能
- A/D変換器の変換スタートトリガを生成可能
- モジュールスタンバイモードの設定可能
- CH3、4連動動作により相補PWM、リセットPWM3相のポジ、ネガ計6相波形出力設定可能
- CH0、3、4を連動して、相補PWM、リセットPWMを用いたAC同期モータ (ブラシレスDCモータ) 駆動モードが設定可能で、2種 (チョッピング、レベル) の波形出力が選択可能
- CH5により、デッドタイム補償用カウンタ機能が可能
- 相補PWMモード時、カウンタの山/谷での割り込み、およびA/D変換器の変換スタートトリガを間引くことが可能

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.1 MTU2 の機能一覧

項 目	チャンネル 0	チャンネル 1	チャンネル 2	チャンネル 3	チャンネル 4	チャンネル 5
カウントクロック	MPφ/1 MPφ/4 MPφ/16 MPφ/64 TCLKA TCLKB TCLKC TCLKD	MPφ/1 MPφ/4 MPφ/16 MPφ/64 MPφ/256 TCLKA TCLKB	MPφ/1 MPφ/4 MPφ/16 MPφ/64 MPφ/1024 TCLKA TCLKB TCLKC	MPφ/1 MPφ/4 MPφ/16 MPφ/64 MPφ/256 MPφ/1024 TCLKA TCLKB	MPφ/1 MPφ/4 MPφ/16 MPφ/64 MPφ/256 MPφ/1024 TCLKA TCLKB	MPφ/1 MPφ/4 MPφ/16 MPφ/64
ジェネラルレジスタ (TGR)	TGRA_0 TGRB_0 TGRE_0	TGRA_1 TGRB_1	TGRA_2 TGRB_2	TGRA_3 TGRB_3	TGRA_4 TGRB_4	TGRU_5 TGRV_5 TGRW_5
ジェネラルレジスタ/ バッファレジスタ	TGRC_0 TGRD_0 TGRF_0	—	—	TGRC_3 TGRD_3	TGRC_4 TGRD_4	—
入出力端子	TIOC0A TIOC0B TIOC0C TIOC0D	TIOC1A TIOC1B	TIOC2A TIOC2B	TIOC3A TIOC3B TIOC3C TIOC3D	TIOC4A TIOC4B TIOC4C TIOC4D	入力端子 TIC5U TIC5V TIC5W
カウンタクリア機能	TGR の コンペアマッチ または インプット キャプチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャプチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャプチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャプチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャプチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャプチャ
コンペア マッチ出力	0 出力	○	○	○	○	○
	1 出力	○	○	○	○	○
	トグル出力	○	○	○	○	○
インプットキャプチャ機能	○	○	○	○	○	○
同期動作	○	○	○	○	○	○
PWM モード 1	○	○	○	○	○	○
PWM モード 2	○	○	○	—	—	—
相補 PWM モード	—	—	—	○	○	—
リセット PWM モード	—	—	—	○	○	—
AC 同期モータ駆動モード	○	—	—	○	○	—
位相計数モード	—	○	○	—	—	—
バッファ動作	○	—	—	○	○	—
デッドタイム補償用 カウンタ機能	—	—	—	—	—	○

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

項 目	チャンネル0	チャンネル1	チャンネル2	チャンネル3	チャンネル4	チャンネル5
DTC の起動	TGR の コンペアマッチ または インプット キャブチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャブチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャブチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャブチャ	TGR の コンペアマッチ または インプット キャブチャと TCNT オーバフロー/ アンダフロー	TGR の コンペアマッチ または インプット キャブチャ
A/D 変換開始トリガ	TGRA_0 の コンペアマッチ または インプット キャブチャ TGRE_0 の コンペアマッチ	TGRA_1 の コンペアマッチ または インプット キャブチャ	TGRA_2 の コンペアマッチ または インプット キャブチャ	TGRA_3 の コンペアマッチ または インプット キャブチャ	TGRA_4 の コンペアマッチ または インプット キャブチャ 相補 PWM モード時 TCNT_4 の アンダフロー (谷)	—
割り込み要因	7 要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 0A • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 0B • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 0C • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 0D • コンペアマッ チ 0E • コンペアマッ チ 0F • オーバフロー 	4 要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 1A • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 1B • オーバフロー • アンダフロー 	4 要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 2A • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 2B • オーバフロー • アンダフロー 	5 要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 3A • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 3B • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 3C • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 3D • オーバフロー 	5 要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 4A • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 4B • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 4C • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 4D • オーバフロー /アンダフロー 	3 要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 5U • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 5V • コンペアマッ チ/インプッ トキャブチャ 5W

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

項 目	チャンネル 0	チャンネル 1	チャンネル 2	チャンネル 3	チャンネル 4	チャンネル 5
A/D 変換開始要求 ディレイド機能	—	—	—	—	<ul style="list-style-type: none"> • TADCORA_4 と TCNT_4 の一致で、A/D 変換開始要求 • TADCORB_4 と TCNT_4 の一致で、A/D 変換開始要求 	—
割り込み間引き機能	—	—	—	<ul style="list-style-type: none"> • TGRA_3 のコンペアマッチ割り込みを間引き 	<ul style="list-style-type: none"> • TCIV_4 割り込みを間引き 	—

【記号説明】

○：可能

—：不可

10.2 入出力端子

表 10.2 端子構成

チャンネル	端子名	入出力	機能
共通	TCLKA	入力	外部クロック A 入力端子 (チャンネル 1 の位相計数モード A 相入力)
	TCLKB	入力	外部クロック B 入力端子 (チャンネル 1 の位相計数モード B 相入力)
	TCLKC	入力	外部クロック C 入力端子 (チャンネル 2 の位相計数モード A 相入力)
	TCLKD	入力	外部クロック D 入力端子 (チャンネル 2 の位相計数モード B 相入力)
0	TIOC0A	入出力	TGRA_0 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC0B	入出力	TGRB_0 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC0C	入出力	TGRC_0 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC0D	入出力	TGRD_0 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
1	TIOC1A	入出力	TGRA_1 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC1B	入出力	TGRB_1 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
2	TIOC2A	入出力	TGRA_2 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC2B	入出力	TGRB_2 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
3	TIOC3A	入出力	TGRA_3 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC3B	入出力	TGRB_3 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC3C	入出力	TGRC_3 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC3D	入出力	TGRD_3 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
4	TIOC4A	入出力	TGRA_4 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC4B	入出力	TGRB_4 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC4C	入出力	TGRC_4 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC4D	入出力	TGRD_4 のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

チャンネル	端子名	入出力	機能
5	TIC5U	入力	TGRU_5 のインプットキャプチャ入力/外部パルス入力端子
	TIC5V	入力	TGRV_5 のインプットキャプチャ入力/外部パルス入力端子
	TIC5W	入力	TGRW_5 のインプットキャプチャ入力/外部パルス入力端子

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3 レジスタの説明

MTU2には各チャネルに以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。各チャネルのレジスタ名についてはチャネル 0 の TCR は TCR_0 と表記してあります。

表 10.3 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
タイマコントロールレジスタ_3	TCR_3	R/W	H'00	H'FFFFC200	8、16、32
タイマコントロールレジスタ_4	TCR_4	R/W	H'00	H'FFFFC201	8
タイマモードレジスタ_3	TMDR_3	R/W	H'00	H'FFFFC202	8、16
タイマモードレジスタ_4	TMDR_4	R/W	H'00	H'FFFFC203	8
タイマ I/O コントロールレジスタ H_3	TIORH_3	R/W	H'00	H'FFFFC204	8、16、32
タイマ I/O コントロールレジスタ L_3	TIORL_3	R/W	H'00	H'FFFFC205	8
タイマ I/O コントロールレジスタ H_4	TIORH_4	R/W	H'00	H'FFFFC206	8、16
タイマ I/O コントロールレジスタ L_4	TIORL_4	R/W	H'00	H'FFFFC207	8
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_3	TIER_3	R/W	H'00	H'FFFFC208	8、16
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_4	TIER_4	R/W	H'00	H'FFFFC209	8
タイマアウトプットマスタイネーブルレジスタ	TOER	R/W	H'C0	H'FFFFC20A	8
タイマゲートコントロールレジスタ	TGCR	R/W	H'80	H'FFFFC20D	8
タイマアウトプットコントロールレジスタ 1	TOCR1	R/W	H'00	H'FFFFC20E	8、16
タイマアウトプットコントロールレジスタ 2	TOCR2	R/W	H'00	H'FFFFC20F	8
タイマカウンタ_3	TCNT_3	R/W	H'0000	H'FFFFC210	16、32
タイマカウンタ_4	TCNT_4	R/W	H'0000	H'FFFFC212	16
タイマ周期データレジスタ	TCDR	R/W	H'FFFF	H'FFFFC214	16、32
タイマデッドタイムデータレジスタ	TDDR	R/W	H'FFFF	H'FFFFC216	16
タイマジェネラルレジスタ A_3	TGRA_3	R/W	H'FFFF	H'FFFFC218	16、32
タイマジェネラルレジスタ B_3	TGRB_3	R/W	H'FFFF	H'FFFFC21A	16
タイマジェネラルレジスタ A_4	TGRA_4	R/W	H'FFFF	H'FFFFC21C	16、32
タイマジェネラルレジスタ B_4	TGRB_4	R/W	H'FFFF	H'FFFFC21E	16
タイマサブカウンタ	TCNTS	R	H'0000	H'FFFFC220	16、32
タイマ周期バッファレジスタ	TGBR	R/W	H'FFFF	H'FFFFC222	16
タイマジェネラルレジスタ C_3	TGRC_3	R/W	H'FFFF	H'FFFFC224	16、32
タイマジェネラルレジスタ D_3	TGRD_3	R/W	H'FFFF	H'FFFFC226	16
タイマジェネラルレジスタ C_4	TGRC_4	R/W	H'FFFF	H'FFFFC228	16、32
タイマジェネラルレジスタ D_4	TGRD_4	R/W	H'FFFF	H'FFFFC22A	16
タイマステータスレジスタ_3	TSR_3	R/W	H'C0	H'FFFFC22C	8、16
タイマステータスレジスタ_4	TSR_4	R/W	H'C0	H'FFFFC22D	8

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
タイマ割り込み間引き設定レジスタ	TITCR	R/W	H'00	H'FFFC230	8、16
タイマ割り込み間引き回数カウンタ	TITCNT	R	H'00	H'FFFC231	8
タイマバッファ転送設定レジスタ	TBTER	R/W	H'00	H'FFFC232	8
タイマデッドタイムイネーブルレジスタ	TDER	R/W	H'01	H'FFFC234	8
タイマアウトプットレベルバッファレジスタ	TOLBR	R/W	H'00	H'FFFC236	8
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_3	TBTM_3	R/W	H'00	H'FFFC238	8、16
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_4	TBTM_4	R/W	H'00	H'FFFC239	8
タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ	TADCR	R/W	H'0000	H'FFFC240	16
タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ A_4	TADCORA_4	R/W	H'FFFF	H'FFFC244	16、32
タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ B_4	TADCORB_4	R/W	H'FFFF	H'FFFC246	16
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ A_4	TADCOBRA_4	R/W	H'FFFF	H'FFFC248	16、32
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ B_4	TADCOBRB_4	R/W	H'FFFF	H'FFFC24A	16
タイマ波形コントロールレジスタ	TWCR	R/W	H'00	H'FFFC260	8
タイマスタートレジスタ	TSTR	R/W	H'00	H'FFFC280	8、16
タイマシンクロレジスタ	TSYR	R/W	H'00	H'FFFC281	8
タイマカウンタシンクロスタートレジスタ	TCSYSTR	R/W	H'00	H'FFFC282	8
タイマリードライトイネーブルレジスタ	TRWER	R/W	H'01	H'FFFC284	8
タイマコントロールレジスタ_0	TCR_0	R/W	H'00	H'FFFC300	8、16、32
タイマモードレジスタ_0	TMDR_0	R/W	H'00	H'FFFC301	8
タイマ I/O コントロールレジスタ H_0	TIORH_0	R/W	H'00	H'FFFC302	8、16
タイマ I/O コントロールレジスタ L_0	TIORL_0	R/W	H'00	H'FFFC303	8
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_0	TIER_0	R/W	H'00	H'FFFC304	8、16、32
タイマステータスレジスタ_0	TSR_0	R/W	H'C0	H'FFFC305	8
タイマカウンタ_0	TCNT_0	R/W	H'0000	H'FFFC306	16
タイマジェネラルレジスタ A_0	TGRA_0	R/W	H'FFFF	H'FFFC308	16、32
タイマジェネラルレジスタ B_0	TGRB_0	R/W	H'FFFF	H'FFFC30A	16
タイマジェネラルレジスタ C_0	TGRC_0	R/W	H'FFFF	H'FFFC30C	16、32
タイマジェネラルレジスタ D_0	TGRD_0	R/W	H'FFFF	H'FFFC30E	16
タイマジェネラルレジスタ E_0	TGRE_0	R/W	H'FFFF	H'FFFC320	16、32
タイマジェネラルレジスタ F_0	TGRF_0	R/W	H'FFFF	H'FFFC322	16
タイマインタラプトイネーブルレジスタ 2_0	TIER2_0	R/W	H'00	H'FFFC324	8、16
タイマステータスレジスタ 2_0	TSR2_0	R/W	H'C0	H'FFFC325	8
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_0	TBTM_0	R/W	H'00	H'FFFC326	8
タイマコントロールレジスタ_1	TCR_1	R/W	H'00	H'FFFC380	8、16
タイマモードレジスタ_1	TMDR_1	R/W	H'00	H'FFFC381	8
タイマ I/O コントロールレジスタ_1	TIOR_1	R/W	H'00	H'FFFC382	8

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_1	TIER_1	R/W	H'00	H'FFFC384	8、16、32
タイマステータスレジスタ_1	TSR_1	R/W	H'00	H'FFFC385	8
タイマカウンタ_1	TCNT_1	R/W	H'0000	H'FFFC386	16
タイマジェネラルレジスタ A_1	TGRA_1	R/W	H'FFFF	H'FFFC388	16、32
タイマジェネラルレジスタ B_1	TGRB_1	R/W	H'FFFF	H'FFFC38A	16
タイマインプットキャプチャコントロールレジスタ	TICCR	R/W	H'00	H'FFFC390	8
タイマコントロールレジスタ_2	TCR_2	R/W	H'00	H'FFFC400	8、16
タイマモードレジスタ_2	TMDR_2	R/W	H'00	H'FFFC401	8
タイマ I/O コントロールレジスタ_2	TIOR_2	R/W	H'00	H'FFFC402	8
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_2	TIER_2	R/W	H'00	H'FFFC404	8、16、32
タイマステータスレジスタ_2	TSR_2	R/W	H'00	H'FFFC405	8
タイマカウンタ_2	TCNT_2	R/W	H'0000	H'FFFC406	16
タイマジェネラルレジスタ A_2	TGRA_2	R/W	H'FFFF	H'FFFC408	16、32
タイマジェネラルレジスタ B_2	TGRB_2	R/W	H'FFFF	H'FFFC40A	16
タイマカウンタ U_5	TCNTU_5	R/W	H'0000	H'FFFC480	16、32
タイマジェネラルレジスタ U_5	TGRU_5	R/W	H'FFFF	H'FFFC482	16
タイマコントロールレジスタ U_5	TCRU_5	R/W	H'00	H'FFFC484	8
タイマ I/O コントロールレジスタ U_5	TIORU_5	R/W	H'00	H'FFFC486	8
タイマカウンタ V_5	TCNTV_5	R/W	H'0000	H'FFFC490	16、32
タイマジェネラルレジスタ V_5	TGRV_5	R/W	H'FFFF	H'FFFC492	16
タイマコントロールレジスタ V_5	TCRV_5	R/W	H'00	H'FFFC494	8
タイマ I/O コントロールレジスタ V_5	TIORV_5	R/W	H'00	H'FFFC496	8
タイマカウンタ W_5	TCNTW_5	R/W	H'0000	H'FFFC4A0	16、32
タイマジェネラルレジスタ W_5	TGRW_5	R/W	H'FFFF	H'FFFC4A2	16
タイマコントロールレジスタ W_5	TCRW_5	R/W	H'00	H'FFFC4A4	8
タイマ I/O コントロールレジスタ W_5	TIORW_5	R/W	H'00	H'FFFC4A6	8
タイマステータスレジスタ_5	TSR_5	R/W	H'00	H'FFFC4B0	8
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_5	TIER_5	R/W	H'00	H'FFFC4B2	8
タイマスタートレジスタ_5	TSTR_5	R/W	H'00	H'FFFC4B4	8
タイマコンペアマッチクリアレジスタ	TCNTCMPCLR	R/W	H'00	H'FFFC4B6	8

10.3.1 タイマコントロールレジスタ (TCR)

TCR は、各チャンネルの TCNT を制御する 8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。MTU2 には、チャンネル 0~4 に各 1 本、チャンネル 5 には TCRU/V/W_5 の 3 本、計 8 本の TCR があります。TCR の設定は、TCNT の動作が停止した状態で行ってください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	CCLR[2:0]			CKEG[1:0]			TPSC[2:0]	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~5	CCLR[2:0]	000	R/W	カウンタクリア 2、1、0 TCNT のカウンタクリア要因を選択します。詳細は表 10.4、表 10.5 を参照してください。
4、3	CKEG[1:0]	00	R/W	クロックエッジ 1、0 入力クロックのエッジを選択します。内部クロックを両エッジでカウントすると、入力クロックの周期が 1/2 になります (例: MPφ/4 の両エッジ=MPφ/2 の立ち上がりエッジ)。チャンネル 1、2 で位相計数モードを使用する場合は、本設定は無視され、位相計数モードの設定が優先されます。内部クロックのエッジ選択は、入力クロックが MPφ/4 もしくはそれより遅い場合に有効です。入力クロックに MPφ/1、あるいは他のチャンネルのオーバフロー／アンダフローを選択した場合、値は書き込めませんが、動作は初期値となります。 00: 立ち上がりエッジでカウント 01: 立ち下がりエッジでカウント 1x: 両エッジでカウント
2~0	TPSC[2:0]	000	R/W	タイマプリスケラ 2、1、0 TCNT のカウンタクロックを選択します。各チャンネル独立にクロックソースを選択することができます。詳細は表 10.6~表 10.10 を参照してください。

【記号説明】 x : Don't care

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.4 CCLR2~CCLR0 (チャンネル 0、3、4)

チャンネル	ビット 7	ビット 6	ビット 5	説 明
	CCLR2	CCLR1	CCLR0	
0、3、4	0	0	0	TCNT のクリア禁止
	0	0	1	TGRA のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT クリア
	0	1	0	TGRB のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT クリア
	0	1	1	同期クリア/同期動作をしている他のチャンネルのカウンタクリアで TCNT をクリア* ¹
	1	0	0	TCNT のクリア禁止
	1	0	1	TGRC のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT クリア* ²
	1	1	0	TGRD のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT クリア* ²
	1	1	1	同期クリア/同期動作をしている他のチャンネルのカウンタクリアで TCNT をクリア* ¹

【注】 *1 同期動作の設定は、TSYR の SYNC ビットを 1 にセットすることにより行います。

*2 TGRC または TGRD をバッファレジスタとして使用している場合は、バッファレジスタの設定が優先され、コンペアマッチ/インプットキャプチャが発生しないため、TCNT はクリアされません。

表 10.5 CCLR2~CCLR0 (チャンネル 1、2)

チャンネル	ビット 7	ビット 6	ビット 5	説 明
	リザーブ* ²	CCLR1	CCLR0	
1、2	0	0	0	TCNT のクリア禁止
	0	0	1	TGRA のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT クリア
	0	1	0	TGRB のコンペアマッチ/インプットキャプチャで TCNT クリア
	0	1	1	同期クリア/同期動作をしている他のチャンネルのカウンタクリアで TCNT をクリア* ¹

【注】 *1 同期動作の設定は、TSYR の SYNC ビットを 1 にセットすることにより行います。

*2 チャンネル 1、2 ではビット 7 はリザーブです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込みは無効です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.6 TPSC2~TPSC0 (チャンネル 0)

チャンネル	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明
	TPSC2	TPSC1	TPSC0	
0	0	0	0	内部クロック : MPφ /1 でカウント
	0	0	1	内部クロック : MPφ /4 でカウント
	0	1	0	内部クロック : MPφ /16 でカウント
	0	1	1	内部クロック : MPφ /64 でカウント
	1	0	0	外部クロック : TCLKA 端子入力でカウント
	1	0	1	外部クロック : TCLKB 端子入力でカウント
	1	1	0	外部クロック : TCLKC 端子入力でカウント
	1	1	1	外部クロック : TCLKD 端子入力でカウント

表 10.7 TPSC2~TPSC0 (チャンネル 1)

チャンネル	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明
	TPSC2	TPSC1	TPSC0	
1	0	0	0	内部クロック : MPφ /1 でカウント
	0	0	1	内部クロック : MPφ /4 でカウント
	0	1	0	内部クロック : MPφ /16 でカウント
	0	1	1	内部クロック : MPφ /64 でカウント
	1	0	0	外部クロック : TCLKA 端子入力でカウント
	1	0	1	外部クロック : TCLKB 端子入力でカウント
	1	1	0	内部クロック : MPφ /256 でカウント
	1	1	1	TCNT_2 のオーバフロー / アンダフローでカウント

【注】 チャンネル 1 が位相計数モード時、この設定は無効になります。

表 10.8 TPSC2~TPSC0 (チャンネル 2)

チャンネル	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明
	TPSC2	TPSC1	TPSC0	
2	0	0	0	内部クロック : MPφ /1 でカウント
	0	0	1	内部クロック : MPφ /4 でカウント
	0	1	0	内部クロック : MPφ /16 でカウント
	0	1	1	内部クロック : MPφ /64 でカウント
	1	0	0	外部クロック : TCLKA 端子入力でカウント
	1	0	1	外部クロック : TCLKB 端子入力でカウント
	1	1	0	外部クロック : TCLKC 端子入力でカウント
	1	1	1	内部クロック : MPφ /1024 でカウント

【注】 チャンネル 2 が位相計数モード時、この設定は無効になります。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.9 TPSC2~TPSC0 (チャンネル 3、4)

チャンネル	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明
	TPSC2	TPSC1	TPSC0	
3、4	0	0	0	内部クロック : MP ϕ /1 でカウント
	0	0	1	内部クロック : MP ϕ /4 でカウント
	0	1	0	内部クロック : MP ϕ /16 でカウント
	0	1	1	内部クロック : MP ϕ /64 でカウント
	1	0	0	内部クロック : MP ϕ /256 でカウント
	1	0	1	内部クロック : MP ϕ /1024 でカウント
	1	1	0	外部クロック : TCLKA 端子入力でカウント
	1	1	1	外部クロック : TCLKB 端子入力でカウント

表 10.10 TPSC1、TPSC0 (チャンネル 5)

チャンネル	ビット 1	ビット 0	説 明
	TPSC1	TPSC0	
5	0	0	内部クロック : MP ϕ /1 でカウント
	0	1	内部クロック : MP ϕ /4 でカウント
	1	0	内部クロック : MP ϕ /16 でカウント
	1	1	内部クロック : MP ϕ /64 でカウント

【注】 チャンネル 5 では、ビット 7~2 はリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

10.3.2 タイマモードレジスタ (TMDR)

TMDR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、各チャンネルの動作モードの設定を行います。MTU2 には、チャンネル 0～4 に各 1 本、計 5 本の TMDR があります。TMDR の設定は、TCNT の動作が停止した状態で行ってください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	BFE	BFB	BFA	MD[3:0]			
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	-	0	-	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	BFE	0	R/W	バッファ動作 E TGRE_0 と TGRF_0 を通常動作またはバッファ動作させるかどうかを選択します。TGRF をバッファレジスタとして使用した場合も、TGRF のコンペアマッチは発生します。 チャンネル 1、2、3、4 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。 0: TGRE_0 と TGRF_0 は通常動作 1: TGRE_0 と TGRF_0 はバッファ動作
5	BFB	0	R/W	バッファ動作 B TGRB を通常動作させるか、TGRB と TGRD を組み合わせてバッファ動作させるかを設定します。TGRD をバッファレジスタとして使用した場合、相補 PWM モード以外では TGRD のインプットキャプチャ／アウトプットコンペアは発生しませんが、相補 PWM モード時は TGRD のコンペアマッチが発生します。また、コンペアマッチが相補 PWM モードの Tb 区間に発生した場合は TGFD がセットされますので、タイマインタラプトイネーブルレジスタ_3/4 (TIER_3/4) の TGIED ビットは 0 にしてください。 TGRD を持たないチャンネル 1、2 ではこのビットはリザーブビットになります。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。 0: TGRB と TGRD は通常動作 1: TGRB と TGRD はバッファ動作

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
4	BFA	0	R/W	<p>バッファ動作 A</p> <p>TGRA を通常動作させるか、TGRA と TGRC を組み合わせてバッファ動作させるかを設定します。TGRC をバッファレジスタとして使用した場合、相補 PWM モード以外では TGRC のインプットキャプチャ/アウトプットコンペアは発生しませんが、相補 PWM モード時は TGRC のコンペアマッチが発生します。また、チャンネル 4 のコンペアマッチが相補 PWM モードの Tb 区間に発生した場合は TGFC がセットされますので、タイマインタラプトイネーブルレジスタ_4 (TIER_4) の TGIEC ビットは 0 にしてください。</p> <p>TGRC を持たないチャンネル 1、2 ではこのビットはリザーブビットになります。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p> <p>0 : TGRA と TGRC は通常動作 1 : TGRA と TGRC はバッファ動作</p>
3~0	MD[3:0]	0000	R/W	<p>モード 3~0</p> <p>MD3~MD0 はタイマの動作モードを設定します。</p> <p>詳細は表 10.11 を参照してください。</p>

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.11 MD3~MD0 ビットによる動作モードの設定

ビット3	ビット2	ビット1	ビット0	説 明
MD3	MD2	MD1	MD0	
0	0	0	0	通常動作
0	0	0	1	設定禁止
0	0	1	0	PWM モード 1
0	0	1	1	PWM モード 2* ¹
0	1	0	0	位相計数モード 1* ²
0	1	0	1	位相計数モード 2* ²
0	1	1	0	位相計数モード 3* ²
0	1	1	1	位相計数モード 4* ²
1	0	0	0	リセット同期 PWM モード* ³
1	0	0	1	設定禁止
1	0	1	x	設定禁止
1	1	0	0	設定禁止
1	1	0	1	相補 PWM モード 1 (山で転送) * ³
1	1	1	0	相補 PWM モード 2 (谷で転送) * ³
1	1	1	1	相補 PWM モード 3 (山・谷で転送) * ³

【記号説明】 x : Don't care

【注】 *1 チャンネル 3、4 では、PWM モード 2 の設定はできません。

*2 チャンネル 0、3、4 では、位相計数モードの設定はできません。

*3 リセット同期 PWM モード、相補 PWM モードの設定は、チャンネル 3 のみ可能です。

チャンネル 3 をリセット同期 PWM モードまたは相補 PWM モードに設定した場合、チャンネル 4 の設定は無効となり自動的にチャンネル 3 の設定に従います。ただし、チャンネル 4 にはリセット同期 PWM モード、相補 PWM モードを設定しないでください。

チャンネル 0、1、2 では、リセット同期 PWM モード、相補 PWM モードの設定はできません。

10.3.3 タイマ I/O コントロールレジスタ (TIOR)

TIOR は、TGR を制御する 8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。MTU2 には、チャンネル 0、3、4 に各 2 本、チャンネル 1、2 に各 1 本、チャンネル 5 には TIORU/V/W_5 の 3 本、計 11 本の TIOR があります。

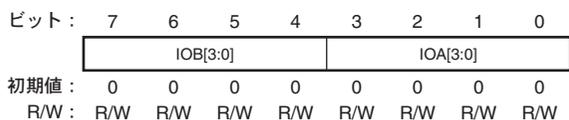
TIOR は TMDR の設定が、通常動作、PWM モード、位相計数モードの場合に設定します。

TIOR で指定した初期出力はカウンタ停止した (TSTR の CST ビットを 0 にクリアした) 状態で有効になります。また、PWM モード 2 の場合にはカウンタが 0 にクリアされた時点での出力を指定します。

TGRC、あるいは TGRD をバッファ動作に設定した場合は、本設定は無効となり、バッファレジスタとして動作します。

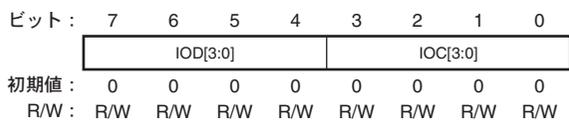
10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

- TIORH_0、TIOR_1、TIOR_2、TIORH_3、TIORH_4



ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~4	IOB[3:0]	0000	R/W	I/O コントロール B3~B0 IOB3~IOB0 ビットは TGRB の機能を設定します。 下記の表を参照してください。 TIORH_0 : 表 10.12 TIOR_1 : 表 10.14 TIOR_2 : 表 10.15 TIORH_3 : 表 10.16 TIORH_4 : 表 10.18
3~0	IOA[3:0]	0000	R/W	I/O コントロール A3~A0 IOA3~IOA0 は TGRA の機能を設定します。 下記の表を参照してください。 TIORH_0 : 表 10.20 TIOR_1 : 表 10.22 TIOR_2 : 表 10.23 TIORH_3 : 表 10.24 TIORH_4 : 表 10.26

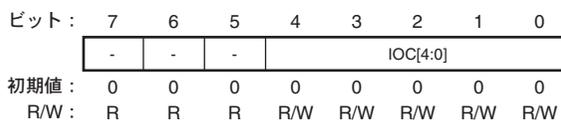
- TIORL_0、TIORL_3、TIORL_4



ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~4	IOD[3:0]	0000	R/W	I/O コントロール D3~D0 IOD3~IOD0 ビットは TGRD の機能を設定します。 下記の表を参照してください。 TIORL_0 : 表 10.13 TIORL_3 : 表 10.17 TIORL_4 : 表 10.19
3~0	IOC[3:0]	0000	R/W	I/O コントロール C3~C0 IOC3~IOC0 ビットは TGRC の機能を設定します。 下記の表を参照してください。 TIORL_0 : 表 10.21 TIORL_3 : 表 10.25 TIORL_4 : 表 10.27

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

- TIORU_5、TIORV_5、TIORW_5



ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~5	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
4~0	IOC[4:0]	00000	R/W	I/O コントロール C4~C0 IOC4~IOC0 ビットは TGRU/V/W_5 の機能を設定します。 詳細については表 10.28 を参照してください。

表 10.12 TIORH_0 (チャンネル 0)

ビット7	ビット6	ビット5	ビット4	説明	
IOB3	IOB2	IOB1	IOB0	TGRB_0 の機能	TIOC0B 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	0	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	1	x		両エッジでインプットキャプチャ
1	1	x	x		キャプチャ入力元はチャンネル 1 / カウントクロック TCNT_1 のカウントアップ / カウントダウンでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.13 TIORL_0 (チャンネル 0)

ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	説 明	
IOD3	IOD2	IOD1	IOD0	TGRD_0 の機能	TIOC0D 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ*2	出力保持*1
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	0	0	0	インプットキャプチャレジスタ*2	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	1	x		両エッジでインプットキャプチャ
1	1	x	x		キャプチャ入力元はチャンネル 1 / カウントクロック TCNT_1 のカウントアップ / カウントダウンでイン プットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 *1 パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

*2 TMDR_0 の BFB ビットを 1 にセットして TGRD_0 をバッファレジスタとして使用した場合は、本設定は無効になり、インプットキャプチャ / アウトプットコンペアは発生しません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.14 TIOR_1 (チャンネル 1)

ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	説 明	
IOB3	IOB2	IOB1	IOB0	TGRB_1 の機能	TIOC1B 端子の機能
0	0	0	0	TGRB_1 はアウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	0	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	1	x		両エッジでインプットキャプチャ
1	1	x	x		TGRC_0 のコンペアマッチ/インプットキャプチャの発生でインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.15 TIOR_2 (チャンネル 2)

ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	説 明	
IOB3	IOB2	IOB1	IOB0	TGRB_2 の機能	TIOC2B 端子の機能
0	0	0	0	TGRB_2 はアウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.16 TIORH_3 (チャンネル 3)

ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	説 明	
IOB3	IOB2	IOB1	IOB0	TGRB_3 の機能	TIOC3B 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.17 TIORL_3 (チャンネル 3)

ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	説 明	
IOD3	IOD2	IOD1	IOD0	TGRD_3 の機能	TIOC3D 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ* ²	出力保持* ¹
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ* ²	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 *1 パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

*2 TMDR_3 の BFB ビットを 1 にセットして TGRD_3 をバッファレジスタとして使用した場合は、本設定は無効になり、インプットキャプチャ/アウトプットコンペアは発生しません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.18 TIORH_4 (チャンネル 4)

ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	説 明	
IOB3	IOB2	IOB1	IOB0	TGRB_4 の機能	TIOC4B 端子の機能
0	0	0	0	TGRB_4 はアウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.19 TIORL_4 (チャンネル 4)

ビット7	ビット6	ビット5	ビット4	説 明	
IOD3	IOD2	IOD1	IOD0	TGRD_4 の機能	TIOC4D 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ*2	出力保持*1
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ*2	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 *1 パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

*2 TMDR_4 の BFB ビットを 1 にセットして、TGRD_4 をバッファレジスタとして使用した場合は、本設定は無効になりインプットキャプチャ/アウトプットコンペアは発生しません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.20 TIORH_0 (チャンネル 0)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOA3	IOA2	IOA1	IOA0	TGRA_0 の機能	TIOC0A 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	0	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	1	x		両エッジでインプットキャプチャ
1	1	x	x		キャプチャ入力元はチャンネル 1 / カウントクロック TCNT_1 のカウントアップ / カウントダウンでイン プットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.21 TIORL_0 (チャンネル 0)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOC3	IOC2	IOC1	IOC0	TGRC_0 の機能	TIOC0C の端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ* ²	出力保持* ¹
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	0	0	0	インプットキャプチャレジスタ* ²	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	1	x		両エッジでインプットキャプチャ
1	1	x	x		キャプチャ入力元はチャンネル 1 / カウントクロック TCNT_1 のカウントアップ / カウントダウンでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 *1 パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

*2 TMDR_0 の BFA ビットを 1 にセットして TGRC_0 をバッファレジスタとして使用した場合は、本設定は無効になり、インプットキャプチャ / アウトプットコンペアは発生しません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.22 TIOR_1 (チャンネル 1)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOA3	IOA2	IOA1	IOA0	TGRA_1 の機能	TIOC1A 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	0	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	1	x		両エッジでインプットキャプチャ
1	1	x	x		TGRA_0 のコンペアマッチ/インプットキャプチャの発生でインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.23 TIOR_2 (チャンネル 2)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOA3	IOA2	IOA1	IOA0	TGRA_2 の機能	TIOC2A 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.24 TIORH_3 (チャンネル 3)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOA3	IOA2	IOA1	IOA0	TGRA_3 の機能	TIOC3A 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペア レジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャ レジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.25 TIORL_3 (チャンネル 3)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOC3	IOC2	IOC1	IOC0	TGRC_3 の端子	TIOC3C 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ*2	出力保持*1
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ*2	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 *1 パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

*2 TMDR_3 の BFA ビットを 1 にセットして TGRC_3 をバッファレジスタとして使用した場合は、本設定は無効になり、インプットキャプチャ/アウトプットコンペアは発生しません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.26 TIORH_4 (チャンネル 4)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOA3	IOA2	IOA1	IOA0	TGRA_4 の機能	TIOC4A 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ	出力保持*
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 * パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.27 TIORL_4 (チャンネル 4)

ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOC3	IOC2	IOC1	IOC0	TGRC_4 の機能	TIOC4C 端子の機能
0	0	0	0	アウトプットコンペアレジスタ*2	出力保持*1
0	0	0	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	0	1	0		初期出力は 0 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	0	1	1		初期出力は 0 出力 コンペアマッチでトグル出力
0	1	0	0		出力保持
0	1	0	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 0 出力
0	1	1	0		初期出力は 1 出力 コンペアマッチで 1 出力
0	1	1	1		初期出力は 1 出力 コンペアマッチでトグル出力
1	x	0	0	インプットキャプチャレジスタ*2	立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	0	1		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	x	1	x		両エッジでインプットキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

【注】 *1 パワーオンリセット後、TIOR を設定するまでは 0 が出力されます。

*2 TMDR_4 の BFA ビットを 1 にセットして、TGRC_4 をバッファレジスタとして使用した場合は、本設定は無効になり、インプットキャプチャ/アウトプットコンペアは発生しません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.28 TIORU_5、TIORV_5、TIORW_5 (チャンネル 5)

ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0	説 明	
IOC4	IOC3	IOC2	IOC1	IOC0	TGRU_5、TGRV_5、 TGRW_5 の機能	TIC5U、TIC5V、TIC5W 端子の機能
0	0	0	0	0	コンペアマッチ レジスタ	コンペアマッチ
0	0	0	0	1		設定禁止
0	0	0	1	x		設定禁止
0	0	1	x	x		設定禁止
0	1	x	x	x		設定禁止
1	0	0	0	0	インプットキャプチャ レジスタ	設定禁止
1	0	0	0	1		立ち上がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1	0		立ち下がりエッジでインプットキャプチャ
1	0	0	1	1		両エッジでインプットキャプチャ
1	0	1	x	x		設定禁止
1	1	0	0	0		設定禁止
1	1	0	0	1		外部入力信号の Low パルス幅測定用 相補 PWM モードの谷でキャプチャ
1	1	0	1	0		外部入力信号の Low パルス幅測定用 相補 PWM モードの山でキャプチャ
1	1	0	1	1		外部入力信号の Low パルス幅測定用 相補 PWM モードの山と谷でキャプチャ
1	1	1	0	0		設定禁止
1	1	1	0	1		外部入力信号の High パルス幅測定用 相補 PWM モードの谷でキャプチャ
1	1	1	1	0		外部入力信号の High パルス幅測定用 相補 PWM モードの山でキャプチャ
1	1	1	1	1		外部入力信号の High パルス幅測定用 相補 PWM モードの山と谷でキャプチャ

【記号説明】 x : Don't care

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.4 タイマコンペアマッチクリアレジスタ (TCNTCMPCLR)

TCNTCMPCLR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、TCNTU_5、TCNTV_5、TCNTW_5 のクリア要求を設定することができます。MTU2 には、チャンネル 5 に 1 本の TCNTCMPCLR があります。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	CMP CLR5U	CMP CLR5V	CMP CLR5W
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~3	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	CMPCLR5U	0	R/W	TCNT コンペアクリア 5U TCNTU_5 と TGRU_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTU_5 クリア要求を許可または禁止します。 0: TCNTU_5 と TGRU_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTU_5 の H'0000 クリアを禁止 1: TCNTU_5 と TGRU_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTU_5 の H'0000 クリアを許可
1	CMPCLR5V	0	R/W	TCNT コンペアクリア 5V TCNTV_5 と TGRV_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTV_5 クリア要求を許可または禁止します。 0: TCNTV_5 と TGRV_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTV_5 の H'0000 クリアを禁止 1: TCNTV_5 と TGRV_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTV_5 の H'0000 クリアを許可
0	CMPCLR5W	0	R/W	TCNT コンペアクリア 5W TCNTW_5 と TGRW_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTW_5 クリア要求を許可または禁止します。 0: TCNTW_5 と TGRW_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTW_5 の H'0000 クリアを禁止 1: TCNTW_5 と TGRW_5 のコンペアマッチ/インプットキャプチャによる、TCNTW_5 の H'0000 クリアを許可

10.3.5 タイマインタラプトイネーブルレジスタ (TIER)

TIER は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、各チャンネルの割り込み要求の許可、禁止を制御します。MTU2 には、チャンネル 0 に 2 本、チャンネル 1～5 に各 1 本、計 7 本の TIER があります。

- TIER_0、TIER_1、TIER_2、TIER_3、TIER_4

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	TTGE	TTGE2	TCIEU	TCIEV	TGIED	TGIEC	TGIEB	TGIEA
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	TTGE	0	R/W	A/D 変換開始要求イネーブル TGRA のインプットキャプチャ／コンペアマッチによる A/D 変換器開始要求の発生を許可または禁止します。 0: A/D 変換開始要求の発生を禁止 1: A/D 変換開始要求の発生を許可
6	TTGE2	0	R/W	A/D 変換開始要求イネーブル 2 相補 PWM モードで、TCNT_4 のアンダフロー（谷）による A/D 変換要求の発生を許可または禁止します。 チャンネル 0～3 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。 0: TCNT_4 のアンダフロー（谷）による A/D 変換要求を禁止 1: TCNT_4 のアンダフロー（谷）による A/D 変換要求を許可
5	TCIEU	0	R/W	アンダフローインタラプトイネーブル チャンネル 1、2 で TSR の TCFU フラグが 1 にセットされたとき、TCFU フラグによる割り込み要求（TCIU）を許可または禁止します。 チャンネル 0、3、4 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されません。書き込む値も常に 0 にしてください。 0: TCFU による割り込み要求（TCIU）を禁止 1: TCFU による割り込み要求（TCIU）を許可
4	TCIEV	0	R/W	オーバフローインタラプトイネーブル TSR の TCFV フラグが 1 にセットされたとき、TCFV フラグによる割り込み要求（TCIV）を許可または禁止します。 0: TCFV による割り込み要求（TCIV）を禁止 1: TCFV による割り込み要求（TCIV）を許可

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
3	TGIED	0	R/W	<p>TGR インタラプトイネーブル D</p> <p>チャンネル 0、3、4 で TSR の TGFD ビットが 1 にセットされたとき、TGFD ビットによる割り込み要求 (TGID) を許可または禁止します。</p> <p>チャンネル 1、2 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p> <p>0 : TGFD ビットによる割り込み要求 (TGID) を禁止 1 : TGFD ビットによる割り込み要求 (TGID) を許可</p>
2	TGIEC	0	R/W	<p>TGR インタラプトイネーブル C</p> <p>チャンネル 0、3、4 で TSR の TGFC ビットが 1 にセットされたとき、TGFC ビットによる割り込み要求 (TGIC) を許可または禁止します。</p> <p>チャンネル 1、2 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p> <p>0 : TGFC ビットによる割り込み要求 (TGIC) を禁止 1 : TGFC ビットによる割り込み要求 (TGIC) を許可</p>
1	TGIEB	0	R/W	<p>TGR インタラプトイネーブル B</p> <p>TSR の TGFB ビットが 1 にセットされたとき、TGFB ビットによる割り込み要求 (TGIB) を許可または禁止します。</p> <p>0 : TGFB ビットによる割り込み要求 (TGIB) を禁止 1 : TGFB ビットによる割り込み要求 (TGIB) を許可</p>
0	TGIEA	0	R/W	<p>TGR インタラプトイネーブル A</p> <p>TSR の TGFA ビットが 1 にセットされたとき、TGFA ビットによる割り込み要求 (TGIA) を許可または禁止します。</p> <p>0 : TGFA ビットによる割り込み要求 (TGIA) を禁止 1 : TGFA ビットによる割り込み要求 (TGIA) を許可</p>

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

• TIER2_0

ビット: 7 6 5 4 3 2 1 0

TTGE2	-	-	-	-	-	TGIEF	TGIEE
-------	---	---	---	---	---	-------	-------

初期値: 0 0 0 0 0 0 0 0

R/W: R/W R R R R R/W R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	TTGE2	0	R/W	A/D 変換開始要求イネーブル 2 TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチによる A/D 変換開始要求の発生を許可または禁止します。 0: TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチによる A/D 変換開始要求を禁止する 1: TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチによる A/D 変換開始要求を許可する
6~2	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1	TGIEF	0	R/W	TGR インタラプトイネーブル F TCNT_0 と TGRF_0 のコンペアマッチによる割り込み要求の発生を許可または禁止します。 0: TGFE ビットによる割り込み要求 (TGIF) を禁止 1: TGFE ビットによる割り込み要求 (TGIF) を許可
0	TGIEE	0	R/W	TGR インタラプトイネーブル E TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチによる割り込み要求の発生を許可または禁止します。 0: TGEE ビットによる割り込み要求 (TGIE) を禁止 1: TGEE ビットによる割り込み要求 (TGIE) を許可

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

- TIER_5

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	TGIE5U	TGIE5V	TGIE5W
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~3	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	TGIE5U	0	R/W	TGR インタラプトイネーブル 5U TSR_5 の CMFU5 ビットに1がセットされたとき、CMFU5 ビットによる割り込み要求 (TGIU_5) を許可または禁止します。 0: TGIU_5 割り込み要求を禁止 1: TGIU_5 割り込み要求を許可
1	TGIE5V	0	R/W	TGR インタラプトイネーブル 5V TSR_5 の CMFV5 ビットに1がセットされたとき、CMFV5 ビットによる割り込み要求 (TGIV_5) を許可または禁止します。 0: TGIV_5 割り込み要求を禁止 1: TGIV_5 割り込み要求を許可
0	TGIE5W	0	R/W	TGR インタラプトイネーブル 5W TSR_5 の CMFW5 ビットに1がセットされたとき、CMFW5 ビットによる割り込み要求 (GIW_5) を許可または禁止します。 0: GIW_5 割り込み要求を禁止 1: GIW_5 割り込み要求を許可

10.3.6 タイマステータスレジスタ (TSR)

TSR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、各チャンネルのステータスの表示を行います。MTU2 には、チャンネル 0 に 2 本、チャンネル 1～5 に各 1 本、計 7 本の TSR があります。

- TSR_0、TSR_1、TSR_2、TSR_3、TSR_4

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	TCFD	-	TCFU	TCFV	TGFD	TGFC	TGFB	TGFA
初期値:	1	1	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R/(W)*1	R/(W)*1	R/(W)*1	R/(W)*1	R/(W)*1	R/(W)*1

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	TCFD	1	R	カウント方向フラグ チャンネル 1～4 の TCNT のカウント方向を示すステータスフラグです。 チャンネル 0 ではリザーブビットです。読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。 0 : TCNT はダウンカウント 1 : TCNT はアップカウント
6	-	1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
5	TCFU	0	R/(W)*1	アンダフローフラグ チャンネル 1、2 が位相計数モードのとき、TCNT のアンダフローの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。 チャンネル 0、3、4 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。 [セット条件] • TCNT の値がアンダフロー (H'0000→H'FFFF) したとき [クリア条件] • TCFU=1 の状態で TCFU をリード後、TCFU に 0 をライトしたとき*2
4	TCFV	0	R/(W)*1	オーバフローフラグ TCNT のオーバフローの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。 [セット条件] • TCNT の値がオーバフローしたとき (H'FFFF→ H'0000) チャンネル 4 では相補 PWM モードで TCNT_4 の値がアンダフロー (H'0001→ H'0000) したときにも本フラグがセットされます。 [クリア条件] • TCFV=1 の状態で TCFV をリード後、TCFV に 0 をライトしたとき*2 チャンネル 4 では、TCIV 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のときにもクリアされます。

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
3	TGFD	0	R/(W)* ¹	<p>インプットキャプチャ/アウトプットコンペアフラグ D</p> <p>チャンネル 0、3、4 の TGRD のインプットキャプチャまたはコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。チャンネル 1、2 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGRD がアウトプットコンペアレジスタとして機能している場合、TCNT = TGRD になったとき • TGRD がインプットキャプチャとして機能している場合、インプットキャプチャ信号により TCNT の値が TGRD に転送されたとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGID 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき • TGFD=1 の状態で TGFD をリード後、TGFD に 0 をライトしたとき*²
2	TGFC	0	R/(W)* ¹	<p>インプットキャプチャ/アウトプットコンペアフラグ C</p> <p>チャンネル 0、3、4 の TGRC のインプットキャプチャまたはコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。チャンネル 1、2 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGRC がアウトプットコンペアレジスタとして機能している場合、TCNT = TGRC になったとき • TGRC がインプットキャプチャとして機能している場合、インプットキャプチャ信号により TCNT の値が TGRC に転送されたとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGIC 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき • TGFC=1 の状態で TGFC をリード後、TGFC に 0 をライトしたとき*²
1	TGFB	0	R/(W)* ¹	<p>インプットキャプチャ/アウトプットコンペアフラグ B</p> <p>TGRB のインプットキャプチャまたはコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGRB がアウトプットコンペアレジスタとして機能している場合、TCNT = TGRB になったとき • TGRB がインプットキャプチャとして機能している場合、インプットキャプチャ信号により TCNT の値が TGRB に転送されたとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGIB 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき • TGFB=1 の状態で TGFB をリード後、TGFB に 0 をライトしたとき*²

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
0	TGFA	0	R/(W)* ¹	<p>インプットキャプチャ/アウトプットコンペアフラグ A</p> <p>TGRA のインプットキャプチャまたはコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGRA がアウトプットコンペアレジスタとして機能している場合、TCNT=TGRA になったとき • TGRA がインプットキャプチャとして機能している場合、インプットキャプチャ信号により TCNT の値が TGRA に転送されたとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGIA 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき • TGFA=1 の状態で TGFA をリード後、TGFA に 0 をライトしたとき*²

【注】 *1 フラグをクリアするため、1 を読み出した後に 0 を書き込むことのみ可能です。

*2 1 を読み出した後、0 を書き込む前に次のフラグセットが発生した場合は、0 を書き込んでもフラグはクリアされませんので、再度 1 を読み出して 0 を書き込んでください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

• TSR2_0

ビット :	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	TGFF	TGFE
初期値 :	1	1	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R	R	R	R	R	R/(W)*1	R/(W)*1

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7, 6	—	すべて 1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
5~2	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1	TGFF	0	R/(W)*1	コンペアマッチフラグ F TCNT_0 と TGRF_0 のコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。 [セット条件] • TGRF_0 をコンペアレジスタとして機能している場合、TCNT_0=TGRF_0 になったとき [クリア条件] • TGFF=1 の状態で TGFF をリード後、TGFF に 0 をライトしたとき*2
0	TGFE	0	R/(W)*1	コンペアマッチフラグ E TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。 [セット条件] • TGRE_0 をコンペアレジスタとして機能している場合、TCNT_0=TGFE_0 になったとき [クリア条件] • TGFE=1 の状態で TGFE をリード後、TGFE に 0 をライトしたとき*2

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 1を読み出した後、0を書き込む前に次のコンペアマッチによるフラグセットが発生した場合は、0を書き込んで
もフラグはクリアされませんので、再度1を読み出して0を書き込んでください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

• TSR_5

ビット :	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	CMFU5	CMFV5	CMFW5
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R	R	R	R	R/(W)*1	R/(W)*1	R/(W)*1

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~3	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	CMFU5	0	R/(W)*1	<p>コンペアマッチ/インプットキャプチャフラグ U5 TGRU_5 のインプットキャプチャまたはコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGRU_5 がコンペアマッチレジスタとして機能している場合、TCNTU_5 = TGRU_5 になったとき • TGRU_5 がインプットキャプチャとして機能している場合、インプットキャプチャ信号により TCNTU_5 の値が TGRU_5 に転送されたとき • TGRU_5 が外部入力信号のパルス幅測定として機能している場合、TCNTU_5 の値が TGRU_5 に転送されたとき*2 <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGIU_5 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のとき • CMFU5=1 の状態で CMFU5 をリード後、CMFU5 に 0 をライトしたとき
1	CMFV5	0	R/(W)*1	<p>コンペアマッチ/インプットキャプチャフラグ V5 TGRV_5 のインプットキャプチャまたはコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。フラグをクリアするための 0 ライトのみ可能です。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGRV_5 がコンペアマッチレジスタとして機能している場合、TCNTV_5 = TGRV_5 になったとき • TGRV_5 がインプットキャプチャとして機能している場合、インプットキャプチャ信号により TCNTV_5 の値が TGRV_5 に転送されたとき • TGRV_5 が外部入力信号のパルス幅測定として機能している場合、TCNTV_5 の値が TGRV_5 に転送されたとき*2 <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGIV_5 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のとき • CMFV5=1 の状態で CMFV5 をリード後、CMFV5 に 0 をライトしたとき

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	CMFW5	0	R/(W)*1	<p>コンペアマッチ/インプットキャプチャフラグ W5</p> <p>TGRW_5 のインプットキャプチャまたはコンペアマッチの発生を示すステータスフラグです。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGRW_5 がコンペアマッチレジスタとして機能している場合、TCNTW_5 = TGRW_5 になったとき • TGRW_5 がインプットキャプチャとして機能している場合、インプットキャプチャ信号により TCNTW_5 の値が TGRW_5 に転送されたとき • TGRW_5 が外部入力信号のパルス幅測定として機能している場合、TCNTW_5 の値が TGRW_5 に転送されたとき*2 <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TGIW_5 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき • CMFW5=1 の状態で CMFW5 をリード後、CMFW5 に 0 をライトしたとき

【注】 *1 フラグをクリアするため、1 を読み出した後に 0 を書き込むことのみ可能です。

*2 転送するタイミングは、タイマ I/O コントロールレジスタ U_5/V_5/W_5 (TIORU_5/V_5/W_5) の IOC ビットで設定します。

10.3.7 タイマバッファ動作転送モードレジスタ (TBTM)

TBTM は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、PWM モード時のバッファレジスタからタイマジェネラルレジスタへの転送タイミングの設定を行います。MTU2 には、チャンネル 0、3、4 に各 1 本、計 3 本の TBTM があります。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	TTSE	TTSB	TTSA
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~3	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	TTSE	0	R/W	タイミングセレクト E バッファ動作時の TGRF_0 から TGRE_0 への転送タイミングを設定します。チャンネル 3、4 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。なお、チャンネル 0 を PWM モード以外で使用する場合は、本ビットを 1 に設定しないでください。 0: チャンネル 0 のコンペアマッチ E 発生時 1: TCNT_0 クリア時
1	TTSB	0	R/W	タイミングセレクト B 各チャンネルのバッファ動作時の TGRD から TGRB への転送タイミングを設定します。なお、PWM モード以外で使用するチャンネルでは、本ビットを 1 に設定しないでください。 0: 各チャンネルのコンペアマッチ B 発生時 1: 各チャンネルの TCNT クリア時
0	TTSA	0	R/W	タイミングセレクト A 各チャンネルのバッファ動作時の TGRC から TGRA への転送タイミングを設定します。なお、PWM モード以外で使用するチャンネルでは、本ビットを 1 に設定しないでください。 0: 各チャンネルのコンペアマッチ A 発生時 1: 各チャンネルの TCNT クリア時

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.8 タイマインプットキャプチャコントロールレジスタ (TICCR)

TICCR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、TCNT_1 と TCNT_2 のカスケード接続時のインプットキャプチャ条件を制御します。MTU2 には、チャンネル 1 に 1 本の TICCR があります。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	I2BE	I2AE	I1BE	I1AE
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~4	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	I2BE	0	R/W	インプットキャプチャイネーブル TGRB_1 のインプットキャプチャ条件に TIOC2B 端子を追加する/しないを選択します。 0: TIOC2B 端子を TGRB_1 のインプットキャプチャ条件に追加しない 1: TIOC2B 端子を TGRB_1 のインプットキャプチャ条件に追加する
2	I2AE	0	R/W	インプットキャプチャイネーブル TGRA_1 のインプットキャプチャ条件に TIOC2A 端子を追加する/しないを選択します。 0: TIOC2A 端子を TGRA_1 のインプットキャプチャ条件に追加しない 1: TIOC2A 端子を TGRA_1 のインプットキャプチャ条件に追加する
1	I1BE	0	R/W	インプットキャプチャイネーブル TGRB_2 のインプットキャプチャ条件に TIOC1B 端子を追加する/しないを選択します。 0: TIOC1B 端子を TGRB_2 のインプットキャプチャ条件に追加しない 1: TIOC1B 端子を TGRB_2 のインプットキャプチャ条件に追加する
0	I1AE	0	R/W	インプットキャプチャイネーブル TGRA_2 のインプットキャプチャ条件に TIOC1A 端子を追加する/しないを選択します。 0: TIOC1A 端子を TGRA_2 のインプットキャプチャ条件に追加しない 1: TIOC1A 端子を TGRA_2 のインプットキャプチャ条件に追加する

10.3.9 タイマシンクロクリアレジスタ (TSYCR)

TSYCR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、MTU2 からの MTU2S の TCNT_3、TCNT_4 の同期クリア条件の設定を行います。MTU2S には、チャンネル 3 に 1 本の TSYCR があります。ただし MTU2 には TSYCR はありません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	CE0A	CE0B	CE0C	CE0D	CE1A	CE1B	CE2A	CE2B
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W							

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	CE0A	0	R/W	クリアイネーブル 0A MTU2 の TSR_0 の TGFA フラグセットでのクリア禁止／許可を設定します。 0 : TSR_0 の TGFA フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_0 の TGFA フラグセットでのクリア許可
6	CE0B	0	R/W	クリアイネーブル 0B MTU2 の TSR_0 の TGFB フラグセットでのクリア禁止／許可を設定します。 0 : TSR_0 の TGFB フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_0 の TGFB フラグセットでのクリア許可
5	CE0C	0	R/W	クリアイネーブル 0C MTU2 の TSR_0 の TGFC フラグセットでのクリア禁止／許可を設定します。 0 : TSR_0 の TGFC フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_0 の TGFC フラグセットでのクリア許可
4	CE0D	0	R/W	クリアイネーブル 0D MTU2 の TSR_0 の TGFD フラグセットでのクリア禁止／許可を設定します。 0 : TSR_0 の TGFD フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_0 の TGFD フラグセットでのクリア許可
3	CE1A	0	R/W	クリアイネーブル 1A MTU2 の TSR_1 の TGFA フラグセットでのクリア禁止／許可を設定します。 0 : TSR_1 の TGFA フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_1 の TGFA フラグセットでのクリア許可
2	CE1B	0	R/W	クリアイネーブル 1B MTU2 の TSR_1 の TGFB フラグセットでのクリア禁止／許可を設定します。 0 : TSR_1 の TGFB フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_1 の TGFB フラグセットでのクリア許可
1	CE2A	0	R/W	クリアイネーブル 2A MTU2 の TSR_2 の TGFA フラグセットでのクリア禁止／許可を設定します。 0 : TSR_2 の TGFA フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_2 の TGFA フラグセットでのクリア許可

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	CE2B	0	R/W	クリアイネーブル 2B MTU2 の TSR_2 の TGFB フラグセットでのクリア禁止/許可を設定します。 0 : TSR_2 の TGFB フラグセットでのクリア禁止 1 : TSR_2 の TGFB フラグセットでのクリア許可

10.3.10 タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR)

TADCR は、16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、A/D 変換開始要求の許可/禁止の設定と、割り込み間引きと A/D 変換開始要求を連動する/しないを設定します。MTU2 には、チャンネル 4 に 1 本の TADCR があります。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	BF[1:0]	-	-	-	-	-	-	-	UT4AE	DT4AE	UT4BE	DT4BE	ITA3AE	ITA4VE	ITB3AE	ITB4VE
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0*	0	0*	0*	0*	0*	0*
R/W:	R/W	R/W	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

【注】 * 相補PWMモード以外では、1に設定しないでください。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15, 14	BF[1:0]	00	R/W	TADCOBRA/B_4 転送タイミングセレクト TADCOBRA/B_4 から TADCORA/B_4 への転送タイミングを選択します。 詳細は表 10.29 を参照してください。
13~8	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
7	UT4AE	0	R/W	アップカウント TRG4AN イネーブル TCNT_4 のアップカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) の許可/禁止を設定します。 0 : TCNT_4 のアップカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) を禁止 1 : TCNT_4 のアップカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) を許可
6	DT4AE	0*	R/W	ダウンカウント TRG4AN イネーブル TCNT_4 のダウンカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) の許可/禁止を設定します。 0 : TCNT_4 のダウンカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) を禁止 1 : TCNT_4 のダウンカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) を許可
5	UT4BE	0	R/W	アップカウント TRG4BN イネーブル TCNT_4 のアップカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) の許可/禁止を設定します。 0 : TCNT_4 のアップカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) を禁止 1 : TCNT_4 のアップカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) を許可

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
4	DT4BE	0*	R/W	ダウンカウント TRG4BN イネーブル TCNT_4 のダウンカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) の許可/禁止を設定します。 0 : TCNT_4 のダウンカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) を禁止 1 : TCNT_4 のダウンカウント時に A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) を許可
3	ITA3AE	0*	R/W	TGIA_3 割り込み間引き運動イネーブル A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) を TGIA_3 割り込み間引き機能と連動する/しないを選択します。 0 : TGIA_3 割り込み間引き機能と連動しない 1 : TGIA_3 割り込み間引き機能と連動する
2	ITA4VE	0*	R/W	TCIV_4 割り込み間引き運動イネーブル A/D 変換の開始要求 (TRG4AN) を TCIV_4 割り込み間引き機能と連動する/しないを選択します。 0 : TCIV_4 割り込み間引き機能と連動しない 1 : TCIV_4 割り込み間引き機能と連動する
1	ITB3AE	0*	R/W	TGIA_3 割り込み間引き運動イネーブル A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) を TGIA_3 割り込み間引き機能と連動する/しないを選択します。 0 : TGIA_3 割り込み間引き機能と連動しない 1 : TGIA_3 割り込み間引き機能と連動する
0	ITB4VE	0*	R/W	TCIV_4 割り込み間引き運動イネーブル A/D 変換の開始要求 (TRG4BN) を TCIV_4 割り込み間引き機能と連動する/しないを選択します。 0 : TCIV_4 割り込み間引き機能と連動しない 1 : TCIV_4 割り込み間引き機能と連動する

- 【注】
1. TADCR の 8 ビット単位でのアクセスは禁止です。常に 16 ビット単位でアクセスしてください。
 2. 割り込み間引きが禁止のとき (タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) の T3AEN、T4VEN ビットを 0 に設定したとき、または TITCR の間引き回数設定ビット (3ACOR、4VCOR) を 0 に設定したとき) は、必ず割り込み間引き機能と連動しない (タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR) の ITA3AE、ITA4VE、ITB3AE、ITB4VE ビットを 0 に設定) 設定にしてください。
 3. 割り込み間引きが禁止のときに、割り込み間引きと連動する設定にした場合、A/D 変換の開始要求が行われません。
- * 相補 PWM モード以外では、1 に設定しないでください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.29 BF1、BF0 ビットによる転送タイミングの設定

ビット7	ビット6	説 明
BF1	BF0	
0	0	周期設定バッファレジスタから周期設定レジスタへ転送しない
0	1	TCNT_4 の山で周期設定バッファレジスタから周期設定レジスタへ転送する* ¹
1	0	TCNT_4 の谷で周期設定バッファレジスタから周期設定レジスタへ転送する* ²
1	1	TCNT_4 の山と谷で周期設定バッファレジスタから周期設定レジスタへ転送する* ²

【注】 *1 相補 PWM モードでは TCNT_4 の山、リセット同期 PWM モードでは TCNT_3 が TGRA_3 とコンペアマッチしたとき、PWM モード 1/通常動作モードでは TCNT_4 が TGRA_4 とコンペアマッチしたときに、周期設定バッファレジスタから周期設定レジスタへ転送します。

*2 相補 PWM モード以外では設定禁止です。

10.3.11 タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ (TADCORA/B_4)

TADCORA/B_4 は、16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。TCNT_4 と一致したとき、対応する A/D 変換開始要求を発生します。

TADCORA/B_4 の初期値は H'FFFF です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W															

【注】 TADCORA/B_4の8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。

10.3.12 タイマ A/D 変換開始要求周期設定バッファレジスタ (TADCOBRA/B_4)

TADCOBRA/B_4 は、16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。TADCORA/B_4 のバッファレジスタから山か谷で TADCORA/B_4 に転送します。

TADCOBRA/B_4 の初期値は H'FFFF です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W															

【注】 TADCOBRA/B_4の8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。

10.3.13 タイマカウンタ (TCNT)

TCNT は、16 ビットの読み出し／書き込み可能なカウンタです。チャンネル 0~4 に各 1 本、チャンネル 5 に TCNTU/V/W_5 の 3 本、計 8 本の TCNT があります。

TCNT は、リセット時に H'0000 に初期化されます。

TCNT の 8 ビット単位でのアクセスは禁止です。常に 16 ビット単位でアクセスしてください。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

【注】 TCNTの8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。

10.3.14 タイマジェネラルレジスタ (TGR)

TGR は、16 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。チャンネル 0 に 6 本、チャンネル 1、2 に各 2 本、チャンネル 3、4 に各 4 本、チャンネル 5 に 3 本、計 21 本のジェネラルレジスタがあります。

TGRA、TGRB、TGRC、TGRD はアウトプットコンペア／インプットキャプチャ兼用のレジスタです。チャンネル 0、3、4 の TGRC と TGRD は、バッファレジスタとして動作設定することができます。TGR とバッファレジスタの組み合わせは、TGRA-TGRC、TGRB-TGRD になります。

TGRE_0、TGRF_0 はコンペアレジスタとして機能し、TCNT_0 と TGRE_0 が一致したとき、A/D 変換開始要求を発生することができます。TGRF は、バッファレジスタとして動作設定することができます。TGR とバッファレジスタの組み合わせは、TGRE-TGRF になります。

TGRU_5、TGRV_5、TGRW_5 はコンペアマッチ／インプットキャプチャ／外部パルス幅測定兼用のレジスタです。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W															

【注】 TGRの8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。TGRの初期値は、H'FFFFです。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.15 タイマスタートレジスタ (TSTR)

TSTR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、チャンネル 0～4 の TCNT の動作／停止を選択します。

TSTR_5 は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、チャンネル 5 の TCNTU/V/W_5 の動作／停止を選択します。

TMDR へ動作モードを設定する場合や TCR へ TCNT のカウントクロックを設定する場合は、TCNT のカウンタ動作を停止してから行ってください。

- TSTR

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	CST4	CST3	-	-	-	CST2	CST1	CST0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	CST4	0	R/W	カウンタスタート 4、3
6	CST3	0	R/W	TCNT の動作または停止を選択します。 TIOC 端子を出力状態で動作中に、CST ビットに 0 をライトするとカウンタは停止しますが、TIOC 端子のアウトプットコンペア出力レベルは保持されます。 CST ビットが 0 の状態で TIOR へのライトを行うと、設定した初期出力値に端子の出力レベルが更新されます。 0 : TCNT_4、TCNT_3 のカウント動作は停止 1 : TCNT_4、TCNT_3 はカウント動作
5～3	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	CST2	0	R/W	カウンタスタート 2～0
1	CST1	0	R/W	TCNT の動作または停止を選択します。
0	CST0	0	R/W	TIOC 端子を出力状態で動作中に、CST ビットに 0 をライトするとカウンタは停止しますが、TIOC 端子のアウトプットコンペア出力レベルは保持されます。 CST ビットが 0 の状態で TIOR へのライトを行うと、設定した初期出力値に端子の出力レベルが更新されます。 0 : TCNT_2～TCNT_0 のカウント動作は停止 1 : TCNT_2～TCNT_0 はカウント動作

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

• TSTR_5

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	CSTU5	CSTV5	CSTW5
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~3	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	CSTU5	0	R/W	カウンタスタート U5 TCNTU_5 の動作または停止を選択します。 0 : TCNTU_5 のカウンタ動作は停止 1 : TCNTU_5 のカウンタ動作
1	CSTV5	0	R/W	カウンタスタート V5 TCNTV_5 の動作または停止を選択します。 0 : TCNTV_5 のカウンタ動作は停止 1 : TCNTV_5 のカウンタ動作
0	CSTW5	0	R/W	カウンタスタート W5 TCNTW_5 の動作または停止を選択します。 0 : TCNTW_5 のカウンタ動作は停止 1 : TCNTW_5 のカウンタ動作

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.16 タイマシンクロレジスタ (TSYR)

TSYR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、チャンネル 0~4 の TCNT の独立動作または同期動作を選択します。対応するビットを 1 にセットしたチャンネルが同期動作を行います。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	SYNC4	SYNC3	-	-	-	SYNC2	SYNC1	SYNC0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	SYNC4	0	R/W	タイマ同期 4、3
6	SYNC3	0	R/W	他のチャンネルとの独立動作または同期動作を選択します。 同期動作を選択すると、複数の TCNT の同期プリセットや、他チャンネルのカウントクリアによる同期クリアが可能となります。 同期動作の設定には、最低 2 チャンネルの SYNC ビットを 1 にセットする必要があります。同期クリアの設定には、SYNC ビットの他に TCR の CCLR2~CCLR0 ビットで、TCNT のクリア要因を設定する必要があります。 0: TCNT_4、TCNT_3 は独立動作 (TCNT のプリセット/クリアは他チャンネルと無関係) 1: TCNT_4、TCNT_3 は同期動作 TCNT の同期プリセット/同期クリアが可能
5~3	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	SYNC2	0	R/W	タイマ同期 2~0
1	SYNC1	0	R/W	他のチャンネルとの独立動作または同期動作を選択します。
0	SYNC0	0	R/W	同期動作を選択すると、複数の TCNT の同期プリセットや、他チャンネルのカウントクリアによる同期クリアが可能となります。 同期動作の設定には、最低 2 チャンネルの SYNC ビットを 1 にセットする必要があります。同期クリアの設定には、SYNC ビットの他に TCR の CCLR2~CCLR0 ビットで、TCNT のクリア要因を設定する必要があります。 0: TCNT_2~TCNT_0 は独立動作 (TCNT のプリセット/クリアは他チャンネルと無関係) 1: TCNT_2~TCNT_0 は同期動作 TCNT の同期プリセット/同期クリアが可能

10.3.17 タイマカウンタシンクロスタートレジスタ (TCSYSTR)

TCSYSTR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、MTU2 と MTU2S のカウンタの同期スタートを行います。ただし MTU2S には TCSYSTR はありません。

ビット： 7 6 5 4 3 2 1 0

SCH0	SCH1	SCH2	SCH3	SCH4	-	SCH3S	SCH4S
------	------	------	------	------	---	-------	-------

初期値： 0 0 0 0 0 0 0 0

R/W： R/(W)* R/(W)* R/(W)* R/(W)* R/(W)* R R/(W)* R/(W)*

【注】 * レジスタをセットするために1を書き込むことのみ可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	SCH0	0	R/(W)*	シンクロスタート MTU2 の TCNT_0 のシンクロスタートを制御します。 0 : MTU2 の TCNT_0 をシンクロスタートしない 1 : MTU2 の TCNT_0 をシンクロスタートする [クリア条件] • SCH0=1 の状態で、MTU2 の TSTR の CST0 ビットに 1 をセットしたとき
6	SCH1	0	R/(W)*	シンクロスタート MTU2 の TCNT_1 のシンクロスタートを制御します。 0 : MTU2 の TCNT_1 をシンクロスタートしない 1 : MTU2 の TCNT_1 をシンクロスタートする [クリア条件] • SCH1=1 の状態で、MTU2 の TSTR の CST1 ビットに 1 をセットしたとき
5	SCH2	0	R/(W)*	シンクロスタート MTU2 の TCNT_2 のシンクロスタートを制御します。 0 : MTU2 の TCNT_2 をシンクロスタートしない 1 : MTU2 の TCNT_2 をシンクロスタートする [クリア条件] • SCH2=1 の状態で、MTU2 の TSTR の CST2 ビットに 1 をセットしたとき
4	SCH3	0	R/(W)*	シンクロスタート MTU2 の TCNT_3 のシンクロスタートを制御します。 0 : MTU2 の TCNT_3 をシンクロスタートしない 1 : MTU2 の TCNT_3 をシンクロスタートする [クリア条件] • SCH3=1 の状態で、MTU2 の TSTR の CST3 ビットに 1 をセットしたとき

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
3	SCH4	0	R/(W)*	<p>シンクロスタート</p> <p>MTU2 の TCNT_4 のシンクロスタートを制御します。</p> <p>0 : MTU2 の TCNT_4 をシンクロスタートしない</p> <p>1 : MTU2 の TCNT_4 をシンクロスタートする</p> <p>[クリア条件]</p> <p>• SCH4=1 の状態で、MTU2 の TSTR の CST4 ビットに 1 をセットしたとき</p>
2	—	0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
1	SCH3S	0	R/(W)*	<p>シンクロスタート</p> <p>MTU2S の TCNT_3S のシンクロスタートを制御します。</p> <p>0 : MTU2S の TCNT_3S をシンクロスタートしない</p> <p>1 : MTU2S の TCNT_3S をシンクロスタートする</p> <p>[クリア条件]</p> <p>• SCH3S=1 の状態で、MTU2S の TSTRS の CST3 ビットに 1 をセットしたとき</p>
0	SCH4S	0	R/(W)*	<p>シンクロスタート</p> <p>MTU2S の TCNT_4S のシンクロスタートを制御します。</p> <p>0 : MTU2S の TCNT_4S をシンクロスタートしない</p> <p>1 : MTU2S の TCNT_4S をシンクロスタートする</p> <p>[クリア条件]</p> <p>• SCH4S=1 の状態で、MTU2S の TSTRS の CST4 ビットに 1 をセットしたとき</p>

【注】 * レジスタをセットするために 1 を書き込むことのみ可能です。

10.3.18 タイマリードライトイネーブルレジスタ (TRWER)

TRWER は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。チャンネル 3、4 の誤書き込み防止の対象レジスタ/カウンタのアクセス許可/禁止を設定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	RWE
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	1
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~1	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
0	RWE	1	R/W	リードライトイネーブル 誤書き込み防止のレジスタへのリードライト許可/禁止を設定します。 0: レジスタのリードライトを禁止する 1: レジスタのリードライトを許可する [クリア条件] • RWE=1 の状態で RWE をリード後、RWE に 0 をライトしたとき

- 誤書き込み防止の対象レジスタ/カウンタ

TCR_3、4、TMDR_3、4、TIORH_3、4、TIORL_3、4、TIER_3、4、TGRA_3、4、TGRB_3、4、TOER、TOCR1、TOCR2、TGCR、TCDR、TDDR と TCNT_3、4 の計 22 レジスタです。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.19 タイマアウトプットマスタイネーブルレジスタ (TOER)

TOER は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、出力端子の TIOC4D、TIOC4C、TIOC3D、TIOC4B、TIOC4A、TIOC3B の出力設定の許可／禁止を行います。これらの端子は TOER の各ビットの設定をしないと正しく出力されません。チャンネル 3、4 において、TOER はチャンネル 3、4 の TIOR 設定の前に値をセットしてください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	OE4D	OE4C	OE3D	OE4B	OE4A	OE3B
初期値:	1	1	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7、6	-	すべて 1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
5	OE4D	0	R/W	マスタイネーブル TIOC4D TIOC4D 端子の MTU2 出力を許可／禁止します。 0 : MTU2 出力禁止 (非アクティブレベル) * 1 : MTU2 出力許可
4	OE4C	0	R/W	マスタイネーブル TIOC4C TIOC4C 端子の MTU2 出力を許可／禁止します。 0 : MTU2 出力禁止 (非アクティブレベル) * 1 : MTU2 出力許可
3	OE3D	0	R/W	マスタイネーブル TIOC3D TIOC3D 端子の MTU2 出力を許可／禁止します。 0 : MTU2 出力禁止 (非アクティブレベル) * 1 : MTU2 出力許可
2	OE4B	0	R/W	マスタイネーブル TIOC4B TIOC4B 端子の MTU2 出力を許可／禁止します。 0 : MTU2 出力禁止 (非アクティブレベル) * 1 : MTU2 出力許可
1	OE4A	0	R/W	マスタイネーブル TIOC4A TIOC4A 端子の MTU2 出力を許可／禁止します。 0 : MTU2 出力禁止 (非アクティブレベル) * 1 : MTU2 出力許可
0	OE3B	0	R/W	マスタイネーブル TIOC3B TIOC3B 端子の MTU2 出力を許可／禁止します。 0 : MTU2 出力禁止 (非アクティブレベル) * 1 : MTU2 出力許可

【注】 * 非アクティブレベルは、タイマアウトプットコントロールレジスタ 1/2 (TOCR1/2) の設定によります。詳細は、「10.3.20 タイマアウトプットコントロールレジスタ 1 (TOCR1)」、「10.3.21 タイマアウトプットコントロールレジスタ 2 (TOCR2)」を参照してください。なお、相補 PWM モード／リセット同期 PWM モード以外で MTU2 出力する場合は 1 に設定してください。0 に設定した場合はローレベルが出力されます。

10.3.20 タイマアウトプットコントロールレジスタ 1 (TOCR1)

TOCR1 は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、相補 PWM モード/リセット同期 PWM モードの PWM 周期に同期したトグル出力の許可/禁止、および PWM 出力の出力レベル反転の制御を行います。

ビット：	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PSYE	-	-	TOCL	TOCS	OLSN	OLSP
初期値：	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W：	R	R/W	R	R	R/(W)*	R/W	R/W	R/W

【注】 * パワーオンリセット後、1回のみ1を書き込みできます。1を書き込み後は、0を書き込むことはできません。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	PSYE	0	R/W	PWM 同期出力イネーブル PWM 周期に同期したトグル出力の許可/禁止を設定します。 0：トグル出力を禁止 1：トグル出力を許可
5、4	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	TOCL	0	R/(W)*	TOC レジスタ書き込み禁止ビット*1 TOCR1 レジスタの TOCS ビット、OLSN ビット、OLSP ビットへの書き込み禁止/許可の設定をします。 0：TOCS ビット、OLSN ビット、OLSP ビットへの書き込みを許可 1：TOCS ビット、OLSN ビット、OLSP ビットへの書き込みを禁止
2	TOCS	0	R/W	TOC セレクトビット 相補 PWM モード/リセット同期 PWM モードの出力レベルの設定を TOCR1 と TOCR2 のどちらの設定を有効にするか選択します。 0：TOCR1 の設定を有効にする 1：TOCR2 の設定を有効にする
1	OLSN	0	R/W	出力レベルセレクト N*2 リセット同期 PWM モード/相補 PWM モード時に、逆相の出力レベルを選択します。表 10.30 を参照してください。
0	OLSP	0	R/W	出力レベルセレクト P*2 リセット同期 PWM モード/相補 PWM モード時に、正相の出力レベルを選択します。表 10.31 を参照してください。

【注】 *1 TOCL ビットを 1 に設定することにより、CPU 暴走時の誤書き込みを防止することができます。

*2 TOCS ビットを 0 に設定することにより、本設定が有効になります。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.30 出力レベルセレクト機能

ビット 1	機 能			
OLSN	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル	ローレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル

【注】 逆相波形の初期出力値は、カウント開始後デッドタイム経過後にアクティブレベルに変化します。

表 10.31 出力レベルセレクト機能

ビット 0	機 能			
OLSP	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ローレベル	ハイレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ハイレベル	ローレベル

OLSN=1、OLSP=1 の場合の相補 PWM モードの出力例（1 相分）を図 10.2 に示します。

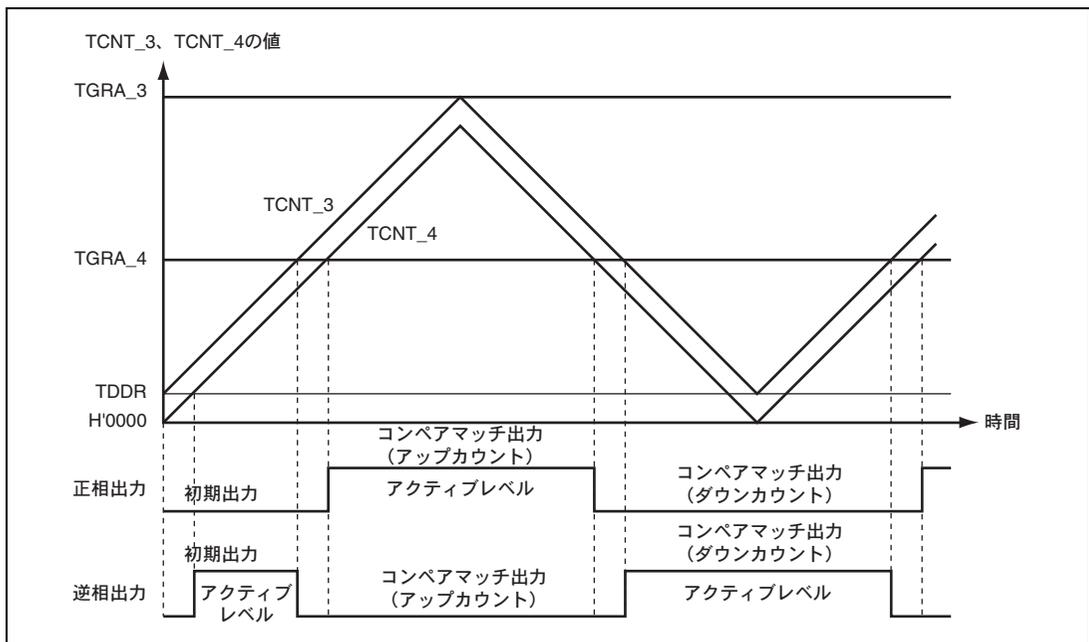


図 10.2 相補 PWM モードの出力レベルの例

10.3.21 タイマアウトプットコントロールレジスタ 2 (TOCR2)

TOCR2 は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、相補 PWM モード／リセット同期 PWM モードにおける PWM 出力の出力レベル反転の制御を行います。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	BF[1:0]	OLS3N	OLS3P	OLS2N	OLS2P	OLS1N	OLS1P	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7, 6	BF[1:0]	00	R/W	TOLBR バッファ転送タイミングセレクト TOLBR から TOCR2 へのバッファ転送タイミングを選択します。 詳細は表 10.32 を参照してください。
5	OLS3N	0	R/W	出力レベルセレクト 3N* リセット同期 PWM モード／相補 PWM モード時に、TIOC4D の出力レベルを選択します。表 10.33 を参照してください。
4	OLS3P	0	R/W	出力レベルセレクト 3P* リセット同期 PWM モード／相補 PWM モード時に、TIOC4B の出力レベルを選択します。表 10.34 を参照してください。
3	OLS2N	0	R/W	出力レベルセレクト 2N* リセット同期 PWM モード／相補 PWM モード時に、TIOC4C の出力レベルを選択します。表 10.35 を参照してください。
2	OLS2P	0	R/W	出力レベルセレクト 2P* リセット同期 PWM モード／相補 PWM モード時に、TIOC4A の出力レベルを選択します。表 10.36 を参照してください。
1	OLS1N	0	R/W	出力レベルセレクト 1N* リセット同期 PWM モード／相補 PWM モード時に、TIOC3D の出力レベルを選択します。表 10.37 を参照してください。
0	OLS1P	0	R/W	出力レベルセレクト 1P* リセット同期 PWM モード／相補 PWM モード時に、TIOC3B の出力レベルを選択します。表 10.38 を参照してください。

【注】 * TOCR1 の TOCS ビットを 1 に設定することにより、本設定が有効になります。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.32 BF1、BF0 ビットの設定

ビット7	ビット6	説 明	
BF1	BF0	相補 PWM モード時	リセット PWM モード時
0	0	バッファレジスタ (TOLBR) から TOCR2 へ転送しない	バッファレジスタ (TOLBR) から TOCR2 へ転送しない
0	1	TCNT_4 の山でバッファレジスタ (TOLBR) から TOCR2 へ転送する	TCNT_3/4 カウンタクリア時にバッファレジスタ (TOLBR) から TOCR2 へ転送する
1	0	TCNT_4 の谷でバッファレジスタ (TOLBR) から TOCR2 へ転送する	設定禁止
1	1	TCNT_4 の山と谷でバッファレジスタ (TOLBR) から TOCR2 へ転送する	設定禁止

表 10.33 TIOC4D 出力レベルセレクト機能

ビット5	機 能			
OLS3N	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル	ローレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル

【注】 逆相波形の初期出力値は、カウント開始後デッドタイム経過後にアクティブレベルに変化します。

表 10.34 TIOC4B 出力レベルセレクト機能

ビット4	機 能			
OLS3P	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ローレベル	ハイレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ハイレベル	ローレベル

表 10.35 TIOC4C 出力レベルセレクト機能

ビット3	機 能			
OLS2N	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル	ローレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル

【注】 逆相波形の初期出力値は、カウント開始後デッドタイム経過後にアクティブレベルに変化します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.36 TIOC4A 出力レベルセレクト機能

ビット 2	機 能			
OLS2P	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ローレベル	ハイレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ハイレベル	ローレベル

表 10.37 TIOC3D 出力レベルセレクト機能

ビット 1	機 能			
OLS1N	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル	ローレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ローレベル	ハイレベル

【注】 逆相波形の初期出力値は、カウント開始後デッドタイム経過後にアクティブレベルに変化します。

表 10.38 TIOC4B 出力レベルセレクト機能

ビット 0	機 能			
OLS1P	初期出力	アクティブ レベル	コンペアマッチ出力	
			アップカウント	ダウンカウント
0	ハイレベル	ローレベル	ローレベル	ハイレベル
1	ローレベル	ハイレベル	ハイレベル	ローレベル

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.22 タイマアウトプットレベルバッファレジスタ (TOLBR)

TOLBR は TOCR2 のバッファレジスタで、相補 PWM モード/リセット同期 PWM モードにおける PWM 出力レベルの設定を行います。TOLBR レジスタは 8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	OLS3N	OLS3P	OLS2N	OLS2P	OLS1N	OLS1P
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7, 6	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
5	OLS3N	0	R/W	TOCR2 の OLS3N ビットにバッファ転送する値を設定してください。
4	OLS3P	0	R/W	TOCR2 の OLS3P ビットにバッファ転送する値を設定してください。
3	OLS2N	0	R/W	TOCR2 の OLS2N ビットにバッファ転送する値を設定してください。
2	OLS2P	0	R/W	TOCR2 の OLS2P ビットにバッファ転送する値を設定してください。
1	OLS1N	0	R/W	TOCR2 の OLS1N ビットにバッファ転送する値を設定してください。
0	OLS1P	0	R/W	TOCR2 の OLS1P ビットにバッファ転送する値を設定してください。

PWM 出力レベルの設定をバッファ動作で行う場合の設定手順例を図 10.3 に示します。

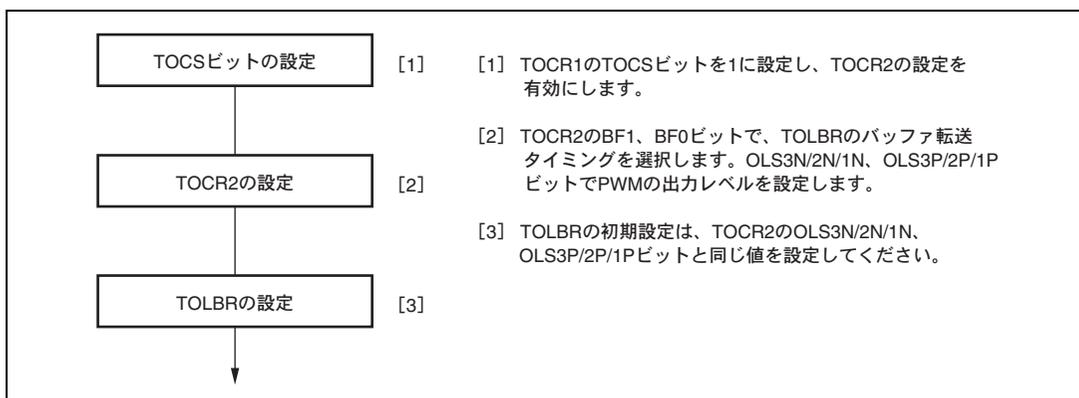


図 10.3 PWM 出力レベルの設定をバッファ動作で行う場合の設定手順例

10.3.23 タイマゲートコントロールレジスタ (TGCR)

TGCR は、リセット同期 PWM モード／相補 PWM モード時、ブラシレス DC モータ制御に必要な波形出力の制御を行います。TGCR レジスタは 8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。相補 PWM モード／リセット同期 PWM モード以外では、本レジスタの設定は無効です。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	BDC	N	P	FB*	WF	VF	UF
初期値:	1	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W						

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	-	1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
6	BDC	0	R/W	ブラシレス DC モータ 本レジスタの機能を有効にするか、無効にするかを選択します。 0: 通常出力 1: 本レジスタの機能を有効
5	N	0	R/W	逆相出力 (N) 制御 逆相端子 (TIOC3D 端子、TIOC4C 端子、TIOC4D 端子) を出力時、レベル出力するか、リセット同期 PWM／相補 PWM 出力するかを選択します。 0: レベル出力 1: リセット同期 PWM／相補 PWM 出力
4	P	0	R/W	正相出力 (P) 制御 正相端子の出力 (TIOC3B 端子、TIOC4A 端子、TIOC4B 端子) を出力時、レベル出力をするか、リセット同期 PWM／相補 PWM 出力するかを選択します。 0: レベル出力 1: リセット同期 PWM／相補 PWM 出力
3	FB*	0	R/W	外部フィードバック信号許可 正相／逆相の出力の切り替えを MTU2／チャンネル 0 の TGRA、TGRB、TGRC のインプットキャプチャ信号で自動的に行うか、TGCR のビット 2～0 に 0 または 1 を書き込むことによって行うかを選択します。 0: 出力の切り替えは、外部入力 (入力元は、チャンネル 0 の TGRA、TGRB、TGRC のインプットキャプチャ信号) 1: 出力の切り替えはソフトウェアで行う (TGCR の UF、VF、WF の設定値)
2	WF	0	R/W	出力相切り替え 2～0
1	VF	0	R/W	正相／逆相の出力相の ON、OFF を設定します。これらのビットの設定は本レジスタの FB ビットが 1 のときのみ有効です。このときは、ビット 2～0 の設定が、外部入力の代りになります。表 10.39 を参照してください。
0	UF	0	R/W	

【注】 * MTU2S で BDC ビットに 1 を設定した場合、FB ビットには 0 を設定しないでください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

表 10.39 出力レベルセレクト機能

ビット 2	ビット 1	ビット 0	機 能					
			TIOC3B	TIOC4A	TIOC4B	TIOC3D	TIOC4C	TIOC4D
WF	VF	UF	U相	V相	W相	U相	V相	W相
0	0	0	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
0	0	1	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON
0	1	0	OFF	ON	OFF	ON	OFF	OFF
0	1	1	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	ON
1	0	0	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF
1	0	1	ON	OFF	OFF	OFF	ON	OFF
1	1	0	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF
1	1	1	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF

10.3.24 タイマサブカウンタ (TCNTS)

TCNTS は、相補 PWM モードに設定したときのみ使用される 16 ビットの読み出し専用カウンタです。TCNTS の初期値は H'0000 です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

【注】 TCNTSの8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。

10.3.25 タイマデッドタイムデータレジスタ (TDDR)

TDDR は、相補 PWM モード時のみ使用される 16 ビットのレジスタで、相補 PWM モード時 TCNT_3 と TCNT_4 カウンタのオフセット値を設定します。相補 PWM モード時に TCNT_3、TCNT_4 カウンタをクリアして再スタートするときは、TDDR レジスタの値が TCNT_3 カウンタにロードされカウント動作を開始します。TDDR の初期値は H'FFFF です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W															

【注】 TDDRの8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。

10.3.26 タイマ周期データレジスタ (TCDR)

TCDR は、相補 PWM モード時のみ使用される 16 ビットのレジスタです。TCDR レジスタの値は PWM キャリア周期の 1/2 の値を設定してください。本レジスタは、相補 PWM モード時 TCNTS カウンタと常時比較され、一致すると TCNTS カウンタはカウント方向を切り替えます（ダウンカウント→アップカウント）。TCDR の初期値は H'FFFF です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W															

【注】 TCDRの8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。

10.3.27 タイマ周期バッファレジスタ (TCBR)

TCBR は、相補 PWM モード時のみ使用される 16 ビットのレジスタで、TCDR レジスタのバッファレジスタとして機能します。TMDR レジスタで設定した転送タイミングで TCBR レジスタの値が TCDR レジスタに転送されます。TCBR の初期値は H'FFFF です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W															

【注】 TCBRの8ビット単位でのアクセスは禁止です。常に16ビット単位でアクセスしてください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.28 タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR)

TITCR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、割り込み間引きの禁止／許可、割り込み間引き回数の設定を制御します。MTU2 には 1 本の TITCR があります。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	T3AEN	3ACOR[2:0]		T4VEN	4VCOR[2:0]			
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	T3AEN	0	R/W	T3AEN TGIA_3 割り込みの間引きの禁止／許可を設定します。 0: TGIA_3 割り込みの間引きを禁止する 1: TGIA_3 割り込みの間引きを許可する
6~4	3ACOR[2:0]	000	R/W	TGIA_3 割り込みの間引き回数を 0~7 回で設定します。* 詳細は表 10.40 を参照してください。
3	T4VEN	0	R/W	T4VEN TCIV_4 割り込みの間引きの禁止／許可を設定します。 0: TCIV_4 割り込みの間引きを禁止する 1: TCIV_4 割り込みの間引きを許可する
2~0	4VCOR[2:0]	000	R/W	TCIV_4 割り込みの間引き回数を 0~7 回で設定します。* 詳細は表 10.41 を参照してください。

【注】 * 割り込み間引き回数に 0 を設定すると間引きは行いません。
また、割り込み間引き回数の変更前に、必ず T3AEN、T4VEN ビットを 0 に設定して間引き回数カウンタ (TITCNT) をクリアしてください。

表 10.40 3ACOR2~3ACOR0 ビットによる割り込み間引き回数の設定

ビット 6	ビット 5	ビット 4	説明
3ACOR2	3ACOR1	3ACOR0	
0	0	0	TGIA_3 の割り込み間引きを行わない
0	0	1	TGIA_3 の割り込み間引き回数を 1 回に設定
0	1	0	TGIA_3 の割り込み間引き回数を 2 回に設定
0	1	1	TGIA_3 の割り込み間引き回数を 3 回に設定
1	0	0	TGIA_3 の割り込み間引き回数を 4 回に設定
1	0	1	TGIA_3 の割り込み間引き回数を 5 回に設定
1	1	0	TGIA_3 の割り込み間引き回数を 6 回に設定
1	1	1	TGIA_3 の割り込み間引き回数を 7 回に設定

表 10.41 4VCOR2~4VCOR0 ビットによる割り込み間引き回数の設定

ビット2	ビット1	ビット0	説明
4VCOR2	4VCOR1	4VCOR0	
0	0	0	TCIV_4 の割り込み間引きを行わない
0	0	1	TCIV_4 の割り込み間引き回数を 1 回に設定
0	1	0	TCIV_4 の割り込み間引き回数を 2 回に設定
0	1	1	TCIV_4 の割り込み間引き回数を 3 回に設定
1	0	0	TCIV_4 の割り込み間引き回数を 4 回に設定
1	0	1	TCIV_4 の割り込み間引き回数を 5 回に設定
1	1	0	TCIV_4 の割り込み間引き回数を 6 回に設定
1	1	1	TCIV_4 の割り込み間引き回数を 7 回に設定

10.3.29 タイマ割り込み間引き回数カウンタ (TITCNT)

TITCNTは、8ビットの読み出し可能なカウンタです。MTU2には1本のTITCNTがあります。TITCNTは、TCNT_3およびTCNT_4のカウンタ動作停止後も、値を保持します。

ビット: 7 6 5 4 3 2 1 0

-	3ACNT[2:0]			-	4VCNT[2:0]		
---	------------	--	--	---	------------	--	--

初期値: 0 0 0 0 0 0 0 0
R/W: R R R R R R R R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。
6~4	3ACNT[2:0]	000	R	TGIA_3 割り込みカウンタ TITCR の T3AEN ビットに 1 を設定時、TGIA_3 割り込み要因が発生したときに 1 カウントアップします。 [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • TITCR の 3ACOR2~3ACOR0 と TITCNT の 3ACNT2~3ACNT0 が一致したとき • TITCR の T3AEN ビットが 0 のとき • TITCR の 3ACOR2~3ACOR0 が 0 のとき
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
2~0	4VCNT[2:0]	000	R	TCIV_4 割り込みカウンタ TITCR の T4VEN ビットに 1 を設定時、TCIV_4 割り込み要因が発生したときに 1 カウントアップします。 [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • TITCR の 4VCOR2~4VCOR0 と TITCNT の 4VCNT2~4VCNT0 が一致したとき • TITCR の T4VEN ビットが 0 のとき • TITCR の 4VCOR2~4VCOR0 が 0 のとき

【注】 TITCNT の値をクリアするには、TITCR の T3AEN ビットと T4VEN ビットを 0 にクリアしてください。

10.3.30 タイマバッファ転送設定レジスタ (TBTER)

TBTER は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、相補 PWM モードで使用するバッファレジスタ* からテンポラリレジスタへの転送を抑制する/しない、または割り込み間引き機能と連動する/しないを設定します。MTU2 には 1 本の TBTER があります。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	BTE[1:0]	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~2	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1、0	BTE[1:0]	00	R/W	相補 PWM モードで使用するバッファレジスタ* からテンポラリレジスタへの転送を抑制する/しない、または割り込み間引き機能と連動する/しないを設定します。詳細は表 10.42 を参照してください。

【注】 * 対象バッファレジスタ
TGRC_3、TGRD_3、TGRC_4、TGRD_4、TCBR

表 10.42 BTE1、BTE0 ビットの設定

ビット 1	ビット 0	説 明
BTE1	BTE0	
0	0	バッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送を抑制しない*1 また、割り込み間引き機能と連動しない
0	1	バッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送を抑制する
1	0	バッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送を割り込み間引き機能と連動する*2
1	1	設定禁止

【注】 *1 TMDR の MD3～MD0 の設定に従い転送します。詳細は「10.4.8 相補 PWM モード」を参照してください。

*2 割り込み間引きが禁止のとき（タイマ割り込み間引き設定レジスタ（TITCR）の T3AEN、T4VEN ビットを 0 に設定したとき、または TITCR の間引き回数設定ビット（3ACOR、4VCOR）を 0 に設定したとき）は、必ずバッファ転送を割り込み間引きと連動しない設定（タイマバッファ転送レジスタ（TBTER）の BTE1 を 0 に設定）にしてください。

割り込み間引きが禁止のときに、バッファ転送を割り込み間引きと連動する設定にした場合、バッファ転送は行われません。

10.3.31 タイマデッドタイムイネーブルレジスタ（TDER）

TDER は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。チャンネル 3 に 1 本あり、相補 PWM モードのデッドタイム生成を制御できます。MTU2 には 1 本の TDER があります。TDER の設定は、TCNT の動作が停止した状態で行ってください。

ビット：	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	TDER
初期値：	0	0	0	0	0	0	0	1
R/W：	R	R	R	R	R	R	R	R/(W)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7～1	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
0	TDER	1	R/(W)	デッドタイムイネーブルレジスタ デッドタイムの生成をする／しないを設定します。 0：デッドタイムを生成しない 1：デッドタイムを生成する* [クリア条件] • TDER=1 の状態で TDER をリード後、TDER に 0 をライトしたとき

【注】 * TDDR≥1 に設定してください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.3.32 タイマ波形コントロールレジスタ (TWCR)

TWCR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタです。相補 PWM モードで TNCT_3、TNCT_4 の同期カウンタクリアが発生した場合の出力波形の制御と、TGRA_3 のコンペアマッチによるカウンタクリアをする／しないを設定します。TWCR の CCE ビット、WRE ビットの設定は、TCNT の動作が停止した状態で行ってください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	CCE	-	-	-	-	-	SCC	WRE
初期値:	0*	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/(W)	R	R	R	R	R	R/(W)	R/(W)

【注】 * 相補PWMモード1のとき以外は、1に設定しないでください。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	CCE	0*	R/(W)	コンペアマッチクリアイネーブル 相補 PWM モードで、TGRA_3 のコンペアマッチによるカウンタクリアをする／しないを設定します。 0 : TGRA_3 のコンペアマッチによるカウンタクリアをしない 1 : TGRA_3 のコンペアマッチによるカウンタクリアをする [セット条件] • CCE=0 の状態で CCE をリード後、CCE に 1 をライトしたとき
6~2	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1	SCC	0	R/(W)	同期クリアコントロール 相補 PWM モードで MTU2-MTU2S カウンタ同期クリアが発生したときに、MTU2S の TCNT_3、TCNT_4 をクリアする／しないを設定します。 本機能を使用する際は、MTU2S を相補 PWM モードに設定してください。 また、カウンタ動作中に SCC ビットを書き換える場合、CCE ビット、WRE ビットの値を変更しないようにしてください。 SCC ビットの設定により MTU2 からの同期クリアが無効になるのは、谷の Tb 区間以外で同期クリアが発生したときのみです。TCNT_3、TCNT_4 スタート直後を含む谷の Tb 区間で同期クリアが発生した場合は、MTU2S の TCNT_3、TCNT_4 がクリアされます。 相補 PWM モードの谷の Tb 区間については、図 10.40 を参照してください。 MTU2 ではリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。 0 : MTU2-MTU2S 同期クリア機能による MTU2S の TCNT_3、TCNT_4 のクリア有効 1 : MTU2-MTU2S 同期クリア機能による MTU2S の TCNT_3、TCNT_4 のクリア無効 [セット条件] • SCC=0 の状態で SCC をリード後、SCC に 1 をライトしたとき

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
0	WRE	0	R/(W)	<p>初期出力抑止イネーブル</p> <p>相補 PWM モードで同期カウンタクリアが起きたときの出力波形を選択します。本機能によって初期出力が抑止されるのは、相補 PWM モードの谷の Tb 区間で同期クリアが発生したときのみです。それ以外のときに同期クリアが発生した場合は、WRE ビットの設定によらず、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。また、TCNT_3、TCNT_4 スタート直後の谷の Tb 区間で同期クリアが発生した場合も、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。</p> <p>相補 PWM モードの谷の Tb 区間については、図 10.40 を参照してください。</p> <p>0 : TOCR レジスタで設定した初期出力値を出力 1 : 初期出力を抑止する</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • WRE=0 の状態で WRE をリード後、WRE に 1 をライトしたとき

【注】 * 相補 PWM モード 1 のとき以外は、1 に設定しないでください。

10.3.33 バスマスタとのインタフェース

タイマカウンタ (TCNT)、ジェネラルレジスタ (TGR)、タイマサブカウンタ (TCNTS)、タイマ周期バッファレジスタ (TCBR)、タイマデッドタイムデータレジスタ (TDDR)、タイマ周期データレジスタ (TCDR)、タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR)、タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ (TADCOR)、およびタイマ A/D 変換開始要求周期設定バッファレジスタ (TADCOBR) は 16 ビットのレジスタです。バスマスタとの間のデータバスは 16 ビット幅なので、16 ビット単位での読み出し/書き込みが可能です。8 ビット単位での読み出し/書き込みはできません。常に 16 ビット単位でアクセスしてください。

上記以外のレジスタは 8 ビットのレジスタです。CPU との間のデータバスは 16 ビット幅なので、16 ビット単位での読み出し/書き込みが可能です。また、8 ビット単位での読み出し/書き込みもできます。

10.4 動作説明

10.4.1 基本動作

各チャンネルには、TCNT と TGR があります。TCNT は、アップカウント動作を行い、フリーランニング動作、周期カウンタ動作、または外部イベントカウンタ動作が可能です。

TGR は、それぞれインプットキャプチャレジスタまたはアウトプットコンペアレジスタとして使用することができます。

MTU2 の外部端子の機能設定は必ずピンファンクションコントローラ (PFC) で行ってください。

(1) カウンタの動作

TSTR の CST0~CST4 ビット、TSTR_5 の CSTU5、CSTV5、CSTW5 ビットを 1 にセットすると、対応するチャンネルの TCNT はカウント動作を開始します。フリーランニングカウンタ動作、周期カウンタ動作などが可能です。

(a) カウント動作の設定手順例

カウント動作の設定手順例を図 10.4 に示します。

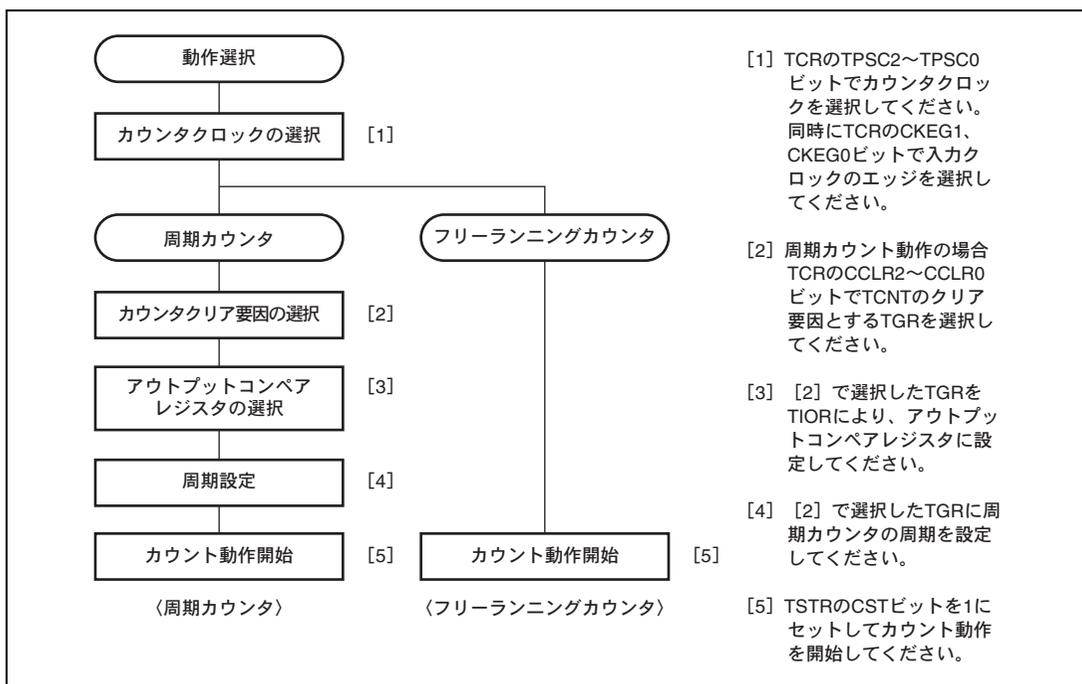


図 10.4 カウンタ動作設定手順例

(b) フリーランニングカウンタ動作と周期カウンタ動作

MTU2 の TCNT は、リセット直後はすべてフリーランニングカウンタの設定となっており、TSTR の対応するビットを 1 にセットするとフリーランニングカウンタとしてアップカウント動作を開始します。TCNT がオーバーフロー(H'FFFF→H'0000)すると、TSR の TCFV ビットが 1 にセットされます。このとき、対応する TIER の TCIEV ビットが 1 ならば、MTU2 は割り込みを要求します。TCNT はオーバーフロー後、H'0000 からアップカウント動作を継続します。

フリーランニングカウンタの動作を図 10.5 に示します。

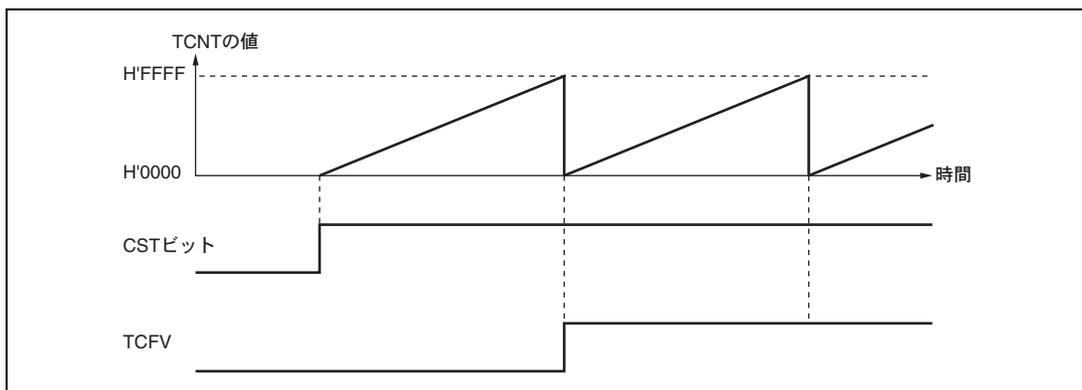


図 10.5 フリーランニングカウンタの動作

TCNT のクリア要因にコンペアマッチを選択したときは、対応するチャンネルの TCNT は周期カウンタ動作を行います。周期設定用の TGR をアウトプットコンペアレジスタに設定し、TCR の CCLR2~CCLR0 ビットによりコンペアマッチによるカウンタクリアを選択します。設定後、TSTR の対応するビットを 1 にセットすると、周期カウンタとしてアップカウント動作を開始します。カウント値が TGR の値と一致すると、TSR の TGF ビットが 1 にセットされ、TCNT は H'0000 にクリアされます。

このとき対応する TIER の TGIE ビットが 1 ならば、MTU2 は割り込みを要求します。TCNT はコンペアマッチ後、H'0000 からアップカウント動作を継続します。

周期カウンタの動作を図 10.6 に示します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

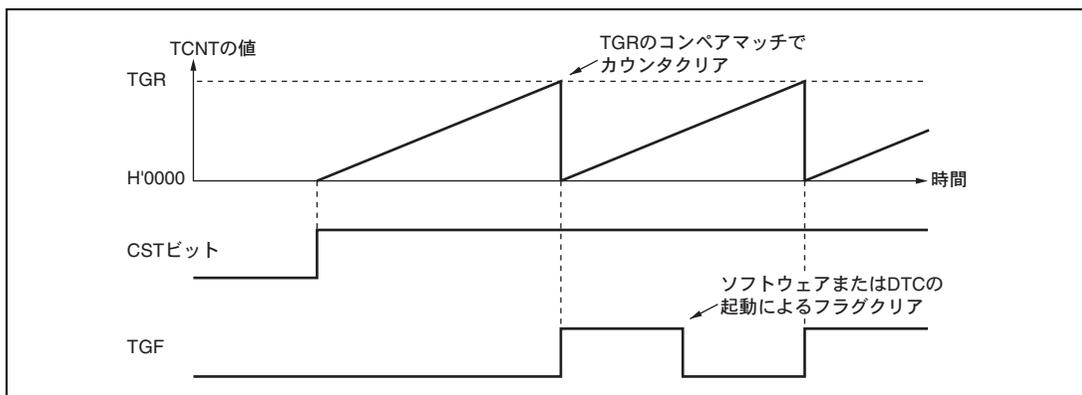


図 10.6 周期カウンタの動作

(2) コンペアマッチによる波形出力機能

MTU2 は、コンペアマッチにより対応する出力端子から 0 出力/1 出力/トグル出力を行うことができます。

(a) コンペアマッチによる波形出力動作の設定手順例

コンペアマッチによる波形出力動作の設定手順例を図 10.7 に示します。

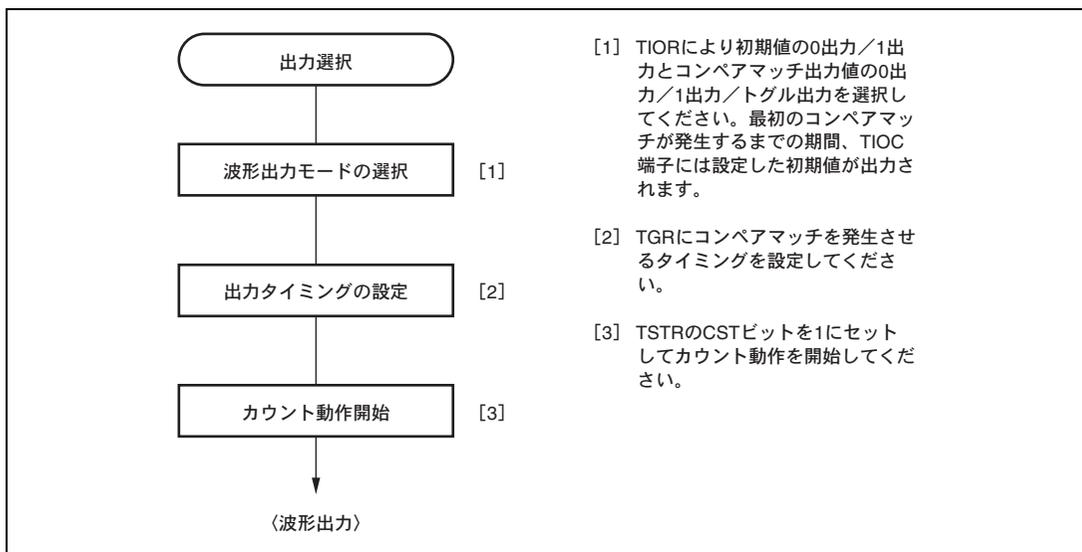


図 10.7 コンペアマッチによる波形出力動作例

(b) 波形出力動作例

0 出力 / 1 出力例を図 10.8 に示します。

TCNT をフリーランニングカウント動作とし、コンペアマッチ A により 1 出力、コンペアマッチ B により 0 出力となるように設定した場合の例です。設定したレベルと端子のレベルが一致した場合には、端子のレベルは変化しません。

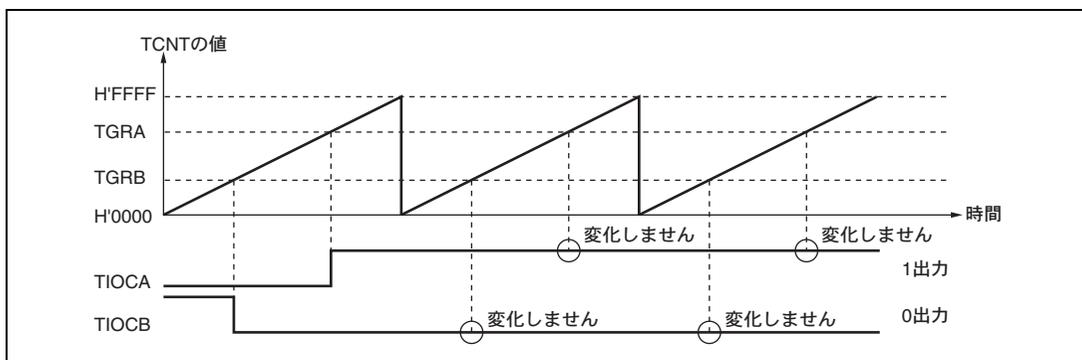


図 10.8 0 出力 / 1 出力の動作例

トグル出力の例を図 10.9 に示します。

TCNT を周期カウント動作 (コンペアマッチ B によりカウンタクリア) に、コンペアマッチ A、B ともトグル出力となるように設定した場合の例です。

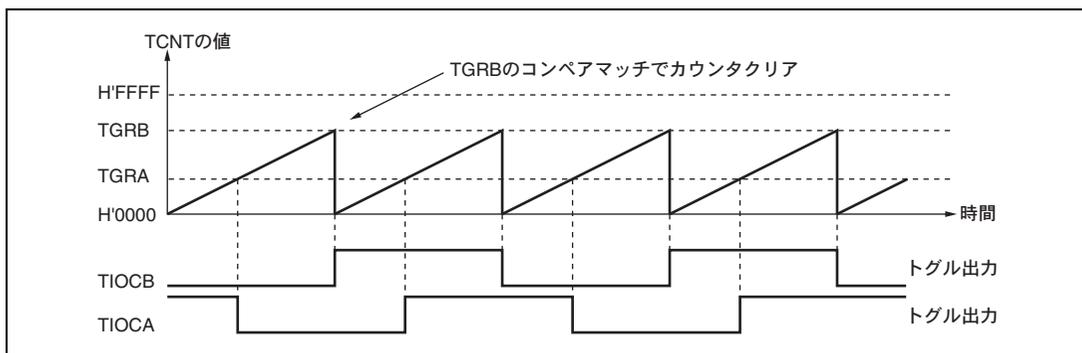


図 10.9 トグル出力の動作例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(3) インพุットキャプチャ機能

TIOC 端子の入力エッジを検出して TCNT の値を TGR に転送することができます。

検出エッジは立ち上がりエッジ/立ち下がりエッジ/両エッジから選択できます。また、チャンネル 0、1 は別のチャンネルのカウント入力クロックやコンペアマッチ信号をインพุットキャプチャの要因とすることもできます。

【注】 チャンネル 0、1 で別のチャンネルのカウント入力クロックをインพุットキャプチャ入力とする場合は、インพุットキャプチャ入力とするカウント入力クロックに MPφ/1 を選択しないでください。MPφ/1 を選択した場合は、インพุットキャプチャは発生しません。

(a) インพุットキャプチャ動作の設定手順例

インพุットキャプチャ動作の設定手順例を図 10.10 に示します。

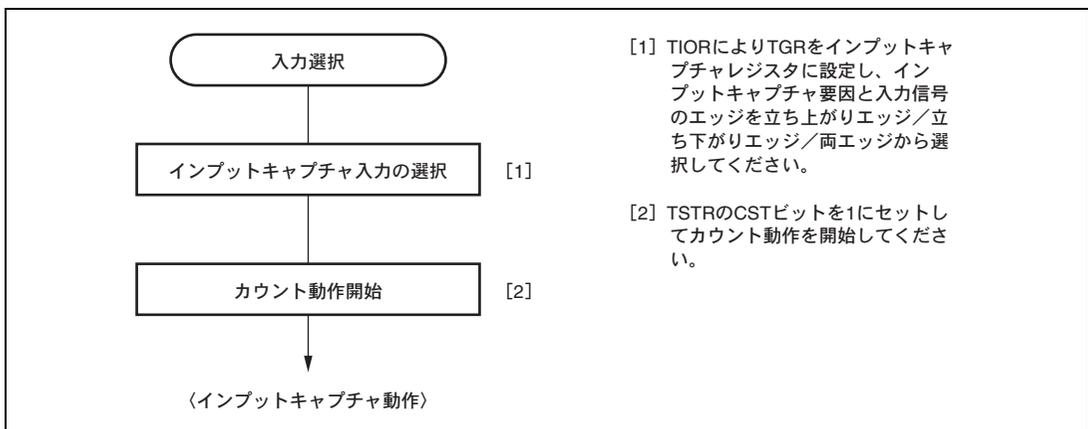


図 10.10 インพุットキャプチャ動作の設定例

(b) インพุットキャプチャ動作例

インพุットキャプチャ動作例を図 10.11 に示します。

TIOCA 端子のインพุットキャプチャ入力エッジは立ち上がり/立ち下がり両エッジ、また TIOCB 端子のインพุットキャプチャ入力エッジは立ち下がりエッジを選択し、TCNT は TGRB のインพุットキャプチャでカウンタクリアされるように設定した場合の例です。

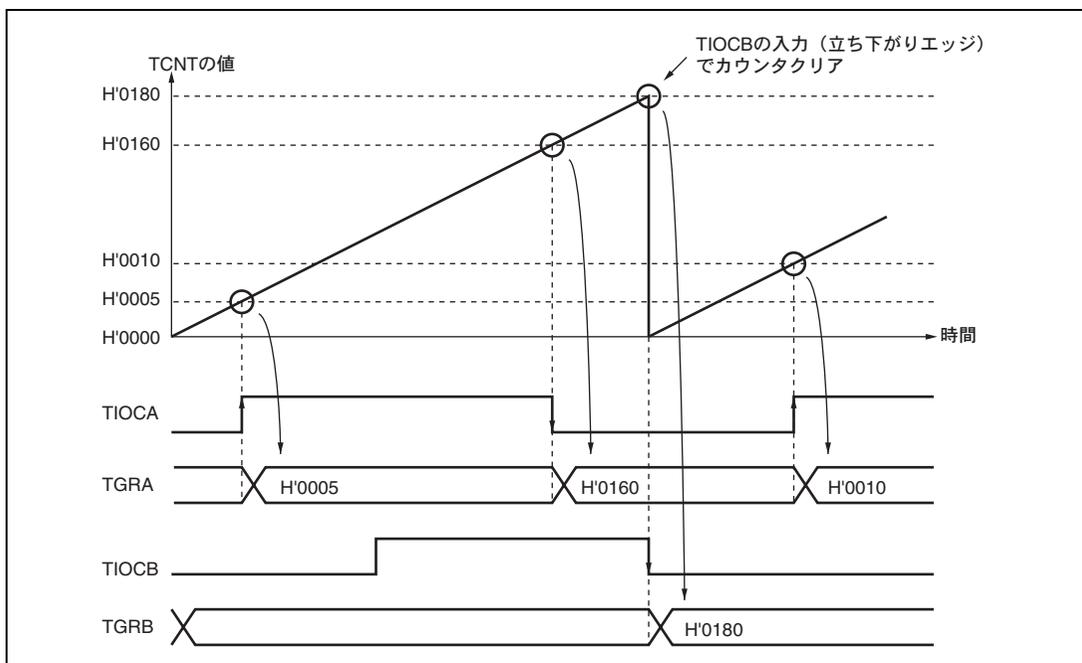


図 10.11 インพุットキャプチャ動作例

10.4.2 同期動作

同期動作は、複数の TCNT の値を同時に書き換えることができます (同期プリセット)。また、TCR の設定により複数の TCNT を同時にクリアすることができます (同期クリア)。

同期動作により、1 つのタイムベースに対して動作する TGR の本数を増加することができます。

チャンネル 0~4 はすべて同期動作の設定が可能です。

チャンネル 5 は同期動作できません。

(1) 同期動作の設定手順例

同期動作の設定手順例を図 10.12 に示します。

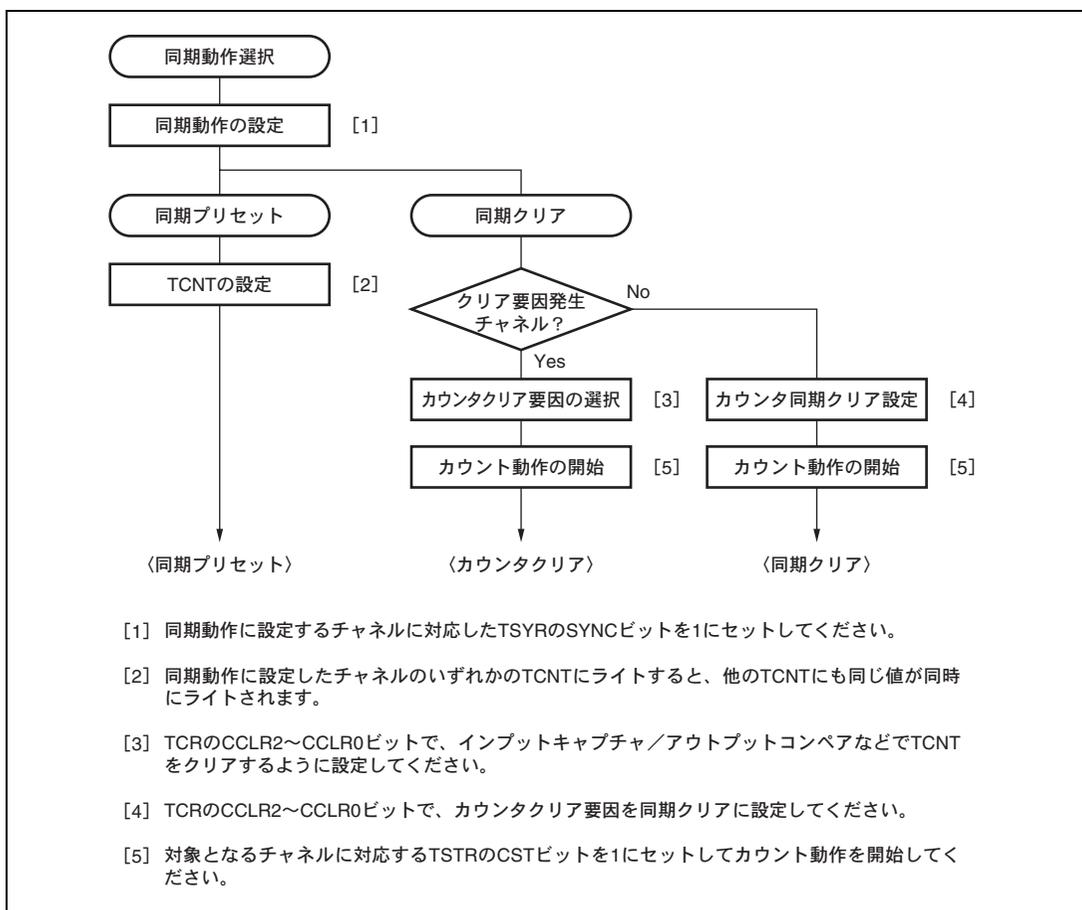


図 10.12 同期動作の設定手順例

(2) 同期動作の例

同期動作の例を図 10.13 に示します。

チャンネル 0~2 を同期動作かつ PWM モード 1 に設定し、チャンネル 0 のカウンタクリア要因を TGRB_0 のコンペアマッチ、またチャンネル 1、2 のカウンタクリア要因を同期クリアに設定した場合の例です。

3 相の PWM 波形を TIOC0A、TIOC1A、TIOC2A 端子から出力します。このとき、チャンネル 0~2 の TCNT は同期プリセット、TGRB_0 のコンペアマッチによる同期クリアを行い、TGRB_0 に設定したデータが PWM 周期となります。

PWM モードについては、「10.4.5 PWM モード」を参照してください。

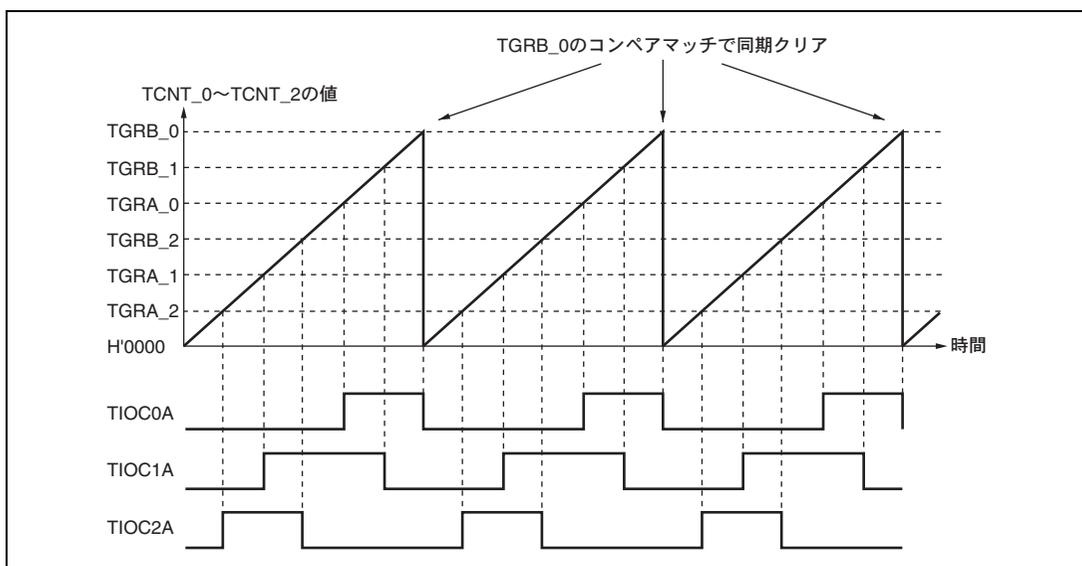


図 10.13 同期動作の動作例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.4.3 バッファ動作

バッファ動作は、チャンネル0、3、4が持つ機能です。TGRC と TGRD をバッファレジスタとして使用することができます。また、チャンネル0はTGRFもバッファレジスタとして使用することができます。

バッファ動作は、TGR をインプットキャプチャレジスタに設定した場合と、コンペアマッチレジスタに設定した場合のそれぞれで動作内容が異なります。

【注】 TGRE_0はインプットキャプチャレジスタに設定できません。コンペアマッチレジスタとしてのみ動作します。

表 10.43 にバッファ動作時のレジスタの組み合わせを示します。

表 10.43 レジスタの組み合わせ

チャンネル	タイマジェネラルレジスタ	バッファレジスタ
0	TGRA_0	TGRC_0
	TGRB_0	TGRD_0
	TGRE_0	TGRF_0
3	TGRA_3	TGRC_3
	TGRB_3	TGRD_3
4	TGRA_4	TGRC_4
	TGRB_4	TGRD_4

- TGRがアウトプットコンペアレジスタの場合

コンペアマッチが発生すると、対応するチャンネルのバッファレジスタの値がタイマジェネラルレジスタに転送されます。

この動作を図 10.14 に示します。

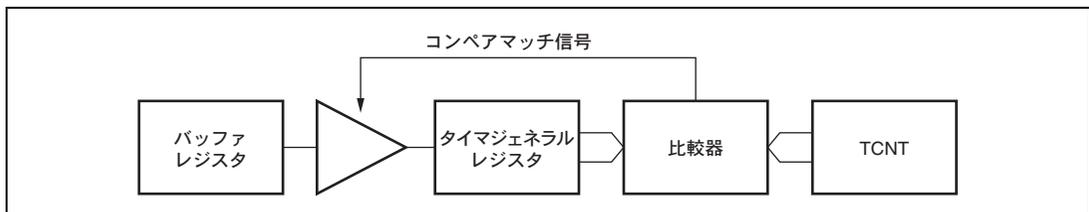


図 10.14 コンペアマッチバッファ動作

• TGRがインプットキャプチャレジスタの場合

インプットキャプチャが発生すると、TCNT の値を TGR に転送すると同時に、それまで格納されていた TGR の値をバッファレジスタに転送します。

この動作を図 10.15 に示します。

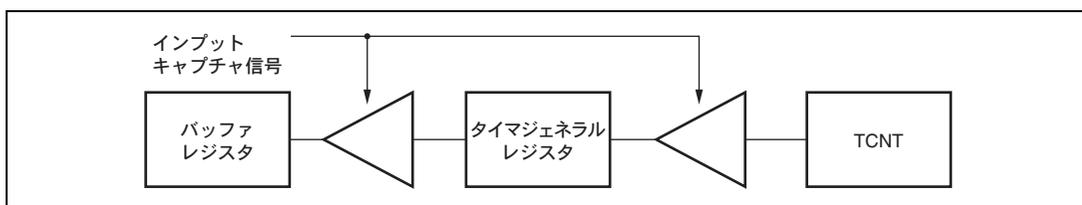


図 10.15 インプットキャプチャバッファ動作

(1) バッファ動作の設定手順例

バッファ動作の設定手順例を図 10.16 に示します。

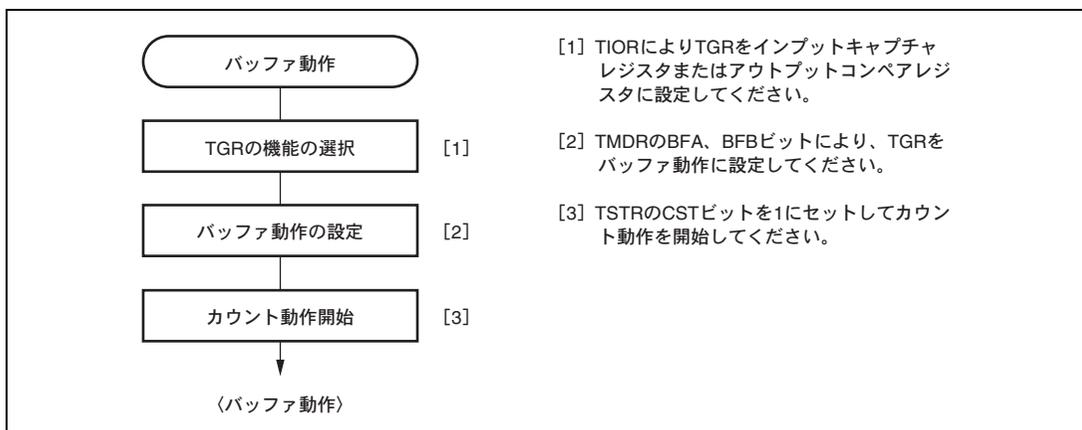


図 10.16 バッファ動作の設定手順例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(2) バッファ動作例

(a) TGR がアウトプットコンペアレジスタの場合

チャンネル 0 を PWM モード 1 に設定し、TGRA と TGRC をバッファ動作に設定した場合の動作例を図 10.17 に示します。TCNT はコンペアマッチ B によりクリア、出力はコンペアマッチ A で 1 出力、コンペアマッチ B で 0 出力に設定した例です。この例では、TBTM の TTSA ビットは 0 に設定しています。

バッファ動作が設定されているため、コンペアマッチ A が発生すると出力を変化させると同時に、バッファレジスタ TGRC の値がタイマジェネラルレジスタ TGRA に転送されます。この動作は、コンペアマッチ A が発生する度に繰り返されます。

PWM モードについては、「10.4.5 PWM モード」を参照してください。

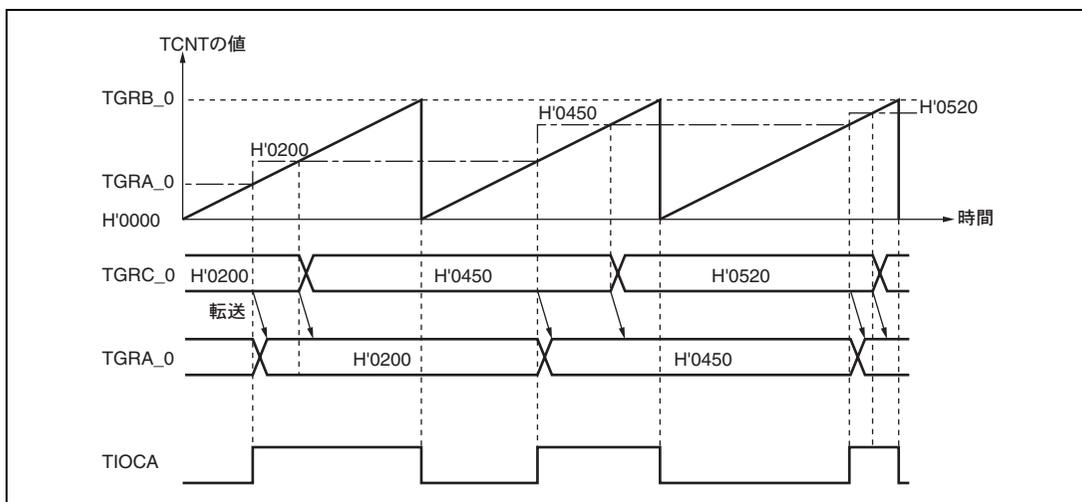


図 10.17 バッファ動作例 (1)

(b) TGR が入力キャプチャレジスタの場合

TGRA を入力キャプチャレジスタに設定し、TGRA と TGRC をバッファ動作に設定したときの動作例を図 10.18 に示します。

TCNT は TGRA の入力キャプチャでカウンタクリア、TIOCA 端子の入力キャプチャ入力エッジは立ち上がりエッジ/立ち下がりエッジの両エッジが選択されています。

バッファ動作が設定されているため、入力キャプチャ A により TCNT の値が TGRA に格納されると同時に、それまで TGRA に格納されていた値が TGRC に転送されます。

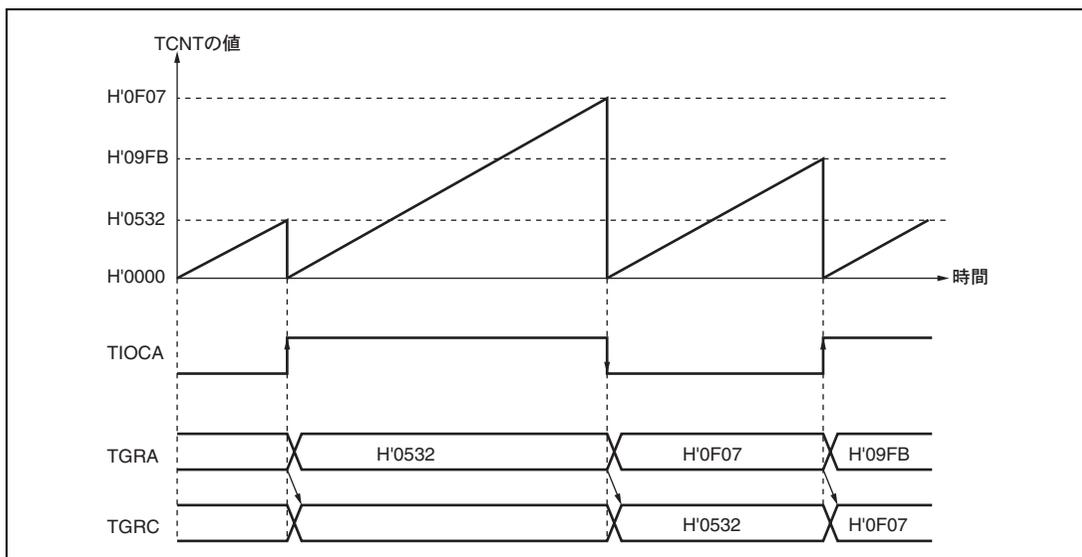


図 10.18 バッファ動作例 (2)

(3) バッファ動作時のバッファレジスタからタイマジェネラルレジスタへの転送タイミング選択

バッファ動作転送モードレジスタ (TBTM_0、TBTM_3、TBTM_4) を設定することで、チャンネル0ではPWMモード1、2時の、チャンネル3、4ではPWMモード1時の、バッファレジスタからタイマジェネラルレジスタへの転送タイミングを選択できます。選択できるバッファ転送タイミングは、コンペアマッチ発生時（初期値）とTCNTクリア時のいずれか一方です。ここでTCNTのクリア時とは次の条件のいずれかが成立したときです。

- TCNTがオーバーフローしたとき (H'FFFF→H'0000)
- カウンタ動作中、TCNTにH'0000がライトされたとき
- TCRのCCLR2～CCLR0ビットで設定したクリア要因で、TCNTがH'0000になったとき

【注】 TBTMの設定はTCNTが停止した状態で行ってください。

チャンネル0をPWMモード1に設定し、TGRA_0とTGRC_0をバッファ動作に設定した場合の動作例を図10.19に示します。TCNT_0はコンペアマッチBによりクリア、出力はコンペアマッチAで1出力、コンペアマッチBで0出力、TBTM_0のTTSAビットは1に設定しています。

表 10.45 TICCR 設定値と入力キャプチャ入力端子の対応

対象となる入力キャプチャ	TICCR 設定値	入力キャプチャ入力端子
TCNT_1 から TGRA_1 への 入力キャプチャ	I2AE ビット=0 (初期値)	TIOC1A
	I2AE ビット=1	TIOC1A、TIOC2A
TCNT_1 から TGRB_1 への 入力キャプチャ	I2BE ビット=0 (初期値)	TIOC1B
	I2BE ビット=1	TIOC1B、TIOC2B
TCNT_2 から TGRA_2 への 入力キャプチャ	I1AE ビット=0 (初期値)	TIOC2A
	I1AE ビット=1	TIOC2A、TIOC1A
TCNT_2 から TGRB_2 への 入力キャプチャ	I1BE ビット=0 (初期値)	TIOC2B
	I1BE ビット=1	TIOC2B、TIOC1B

(1) カスケード接続動作の設定手順例

カスケード接続動作の設定手順例を図 10.20 に示します。

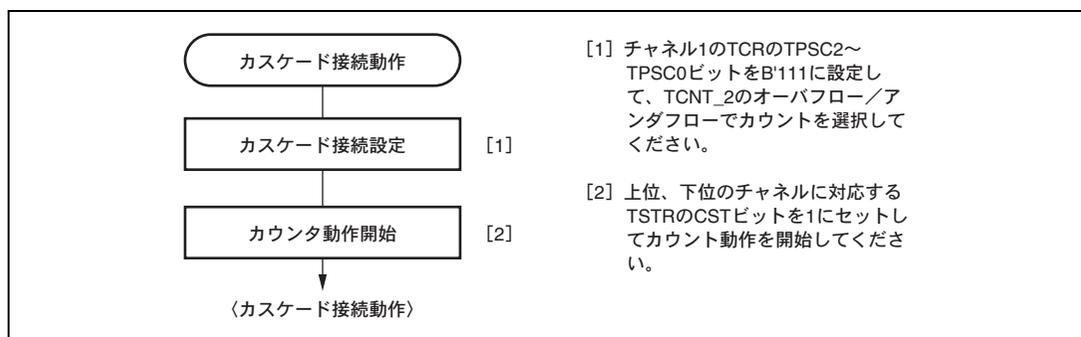


図 10.20 カスケード接続動作設定手順

(2) カスケード接続動作例 (a)

TCNT_1 は TCNT_2 のオーバーフロー/アンダフローでカウント、チャンネル 2 を位相計数モードに設定したときの動作を図 10.21 に示します。

TCNT_1 は、TCNT_2 のオーバーフローでアップカウント、TCNT_2 のアンダフローでダウンカウントされます。

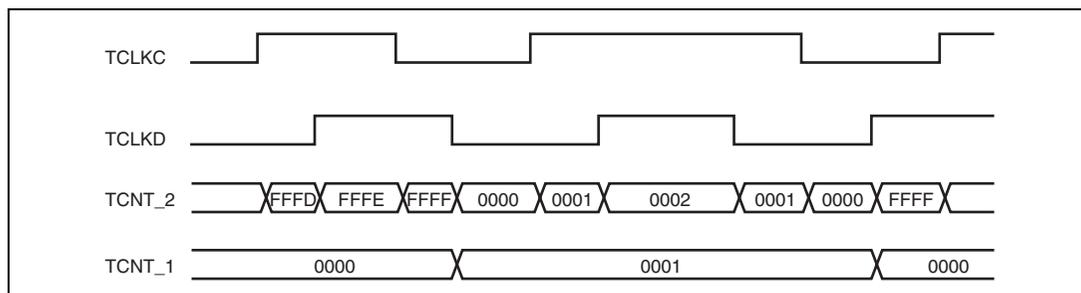


図 10.21 カスケード接続動作例 (a)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(3) カスケード接続動作例 (b)

TCNT_1、TCNT_2 をカスケード接続し、TICCR の I2AE ビットに 1 をセットして、TIOC2A 端子を TGRA_1 の入力キャプチャ条件に追加した場合の動作を図 10.22 に示します。この例では TIOR_1 の IOA0~IOA3 の設定は、(TIOC1A の) 立ち上がりエッジで入力キャプチャに設定しています。また、TIOR_2 の IOA0~IOA3 の設定は、(TIOC2A の) 立ち上がりエッジで入力キャプチャに設定しています。

この場合、TIOC1A と TIOC2A の両方の立ち上がりエッジが TGRA_1 の入力キャプチャ条件に設定されます。また、TGRA_2 の入力キャプチャ条件は TIOC2A の立ち上がりエッジとなります。

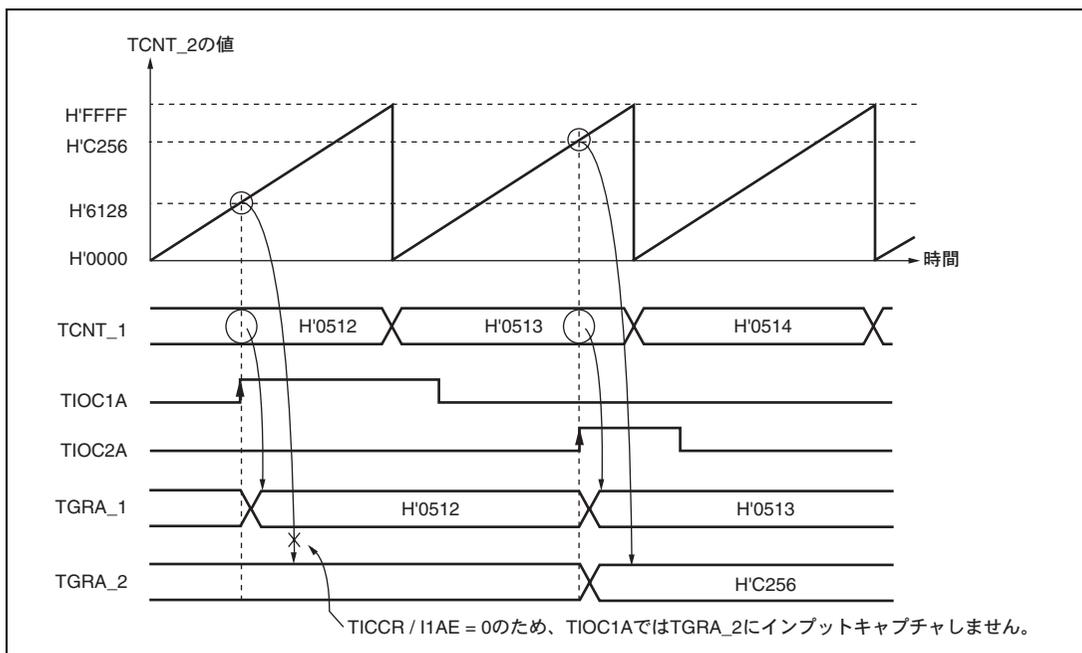


図 10.22 カスケード接続動作例 (b)

(4) カスケード接続動作例 (c)

TCNT_1、TCNT_2 をカスケード接続し、TICCR の I2AE ビットと I1AE に 1 をセットして、TIOC2A 端子を TGRA_1 の入力キャプチャ条件に追加し、TIOC1A 端子を TGRA_2 の入力キャプチャ条件に追加した場合の動作を図 10.23 に示します。この例では TIOR_1、TIOR_2 の IOA0~IOA3 の設定は、どちらも両エッジで入力キャプチャに設定しています。この場合、TIOC1A と TIOC2A 入力の OR が TGRA_1 および TGRA_2 の入力キャプチャ条件となります。

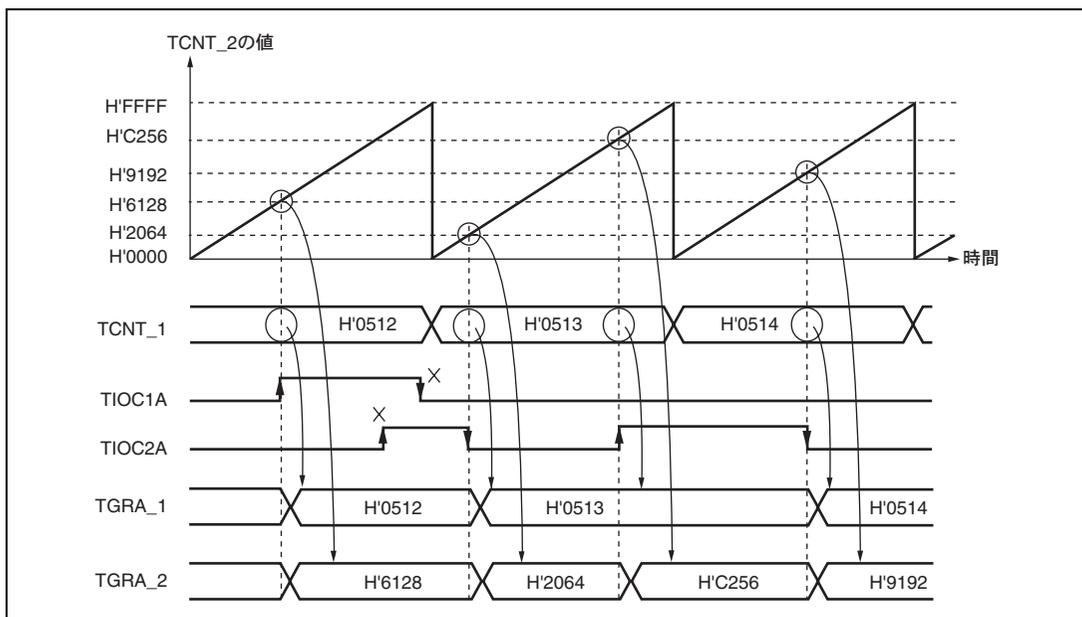


図 10.23 カスケード接続動作例 (c)

(5) カスケード接続動作例 (d)

TCNT_1、TCNT_2 をカスケード接続し、TICCR の I2AE ビットに 1 をセットして、TIOC2A 端子を TGRA_1 の入力キャプチャ条件に追加した場合の動作を図 10.24 に示します。この例では TIOR_1 の IOA0~IOA3 の設定は、TGRA_0 のコンペアマッチ/入力キャプチャの発生で入力キャプチャに設定しています。また、TIOR_2 の IOA0~IOA3 の設定は、(TIOC2A の) 立ち上がりエッジで入力キャプチャに設定しています。

この場合、TIOR_1 の設定が TGRA_0 のコンペアマッチ/入力キャプチャの発生で入力キャプチャのため、TICCR の I2AE ビットを 1 にセットしても TIOC2A のエッジが TGRA_1 の入力キャプチャ条件になることはありません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

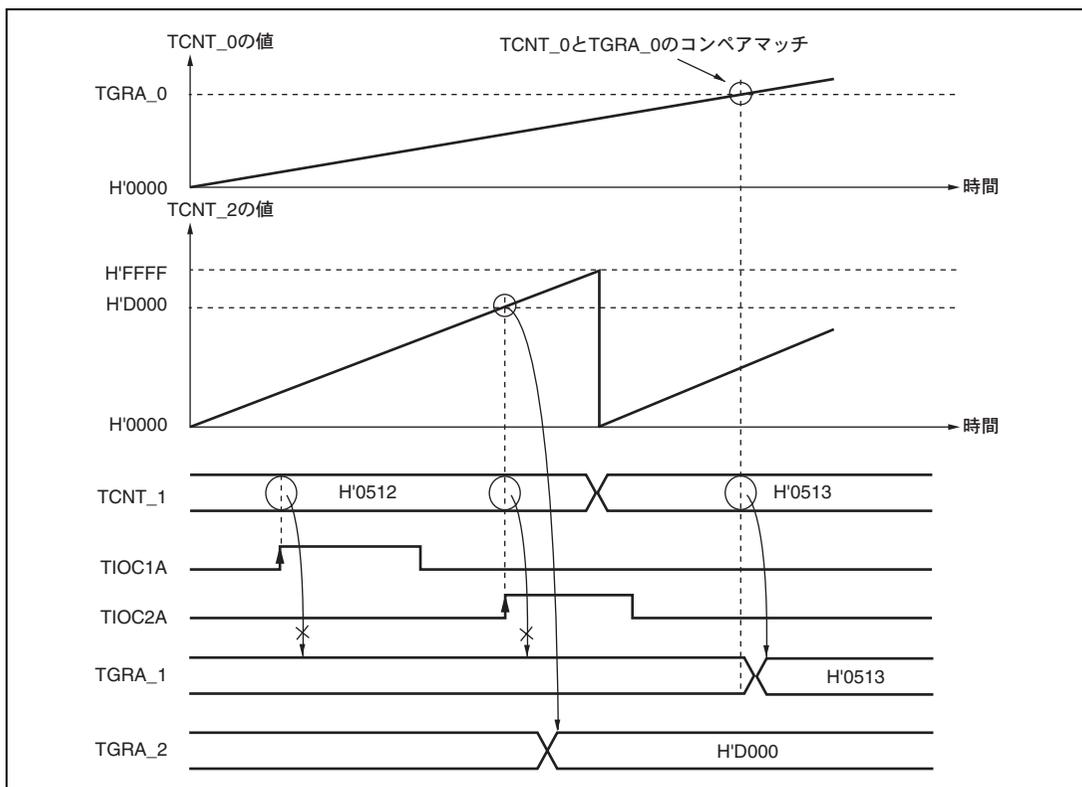


図 10.24 カスケード接続動作例 (d)

10.4.5 PWM モード

PWM モードは出力端子よりそれぞれ PWM 波形を出力するモードです。各 TGR のコンペアマッチによる出力レベルは 0 出力/1 出力/トグル出力の中から選択可能です。

各 TGR の設定により、デューティ 0~100% の PWM 波形が出力できます。

TGR のコンペアマッチをカウンタクリア要因とすることにより、そのレジスタに周期を設定することができます。全チャンネル独立に PWM モードに設定できます。同期動作も可能です。

PWM モードは次に示す 2 種類あります。

(a) PWM モード 1

TGRA と TGRB、TGRC と TGRD をペアで使用して、TIOCA、TIOCC 端子から PWM 出力を生成します。TIOCA、TIOCC 端子からコンペアマッチ A、C によって TIOR の IOA3~IOA0、IOC3~IOC0 ビットで指定した出力を、また、コンペアマッチ B、D によって TIOR の IOB3~IOB0、IOD3~IOD0 ビットで指定した出力を行います。初期出力値は TGRA、TGRC に設定した値になります。ペアで使用する TGR の設定値が同一の場合、コンペアマッチが発生しても出力値は変化しません。

PWM モード 1 では、最大 8 相の PWM 出力が可能です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(b) PWM モード 2

TGR の 1 本を周期レジスタ、他の TGR をデューティレジスタに使用して PWM 出力を生成します。コンペアマッチによって、TIOR で指定した出力を行います。また、同期レジスタのコンペアマッチによるカウンタのクリアで各端子の出力値は TIOR で設定した初期値が出力されます。周期レジスタとデューティレジスタの設定値が同一の場合、コンペアマッチが発生しても出力値は変化しません。

PWM モード 2 では、同期動作と併用することにより最大 8 相の PWM 出力が可能です。

PWM 出力端子とレジスタの対応を表 10.46 に示します。

表 10.46 各 PWM 出力のレジスタと出力端子

チャンネル	レジスタ	出力端子	
		PWM モード 1	PWM モード 2
0	TGRA_0	TIOC0A	TIOC0A
	TGRB_0		TIOC0B
	TGRC_0	TIOC0C	TIOC0C
	TGRD_0		TIOC0D
1	TGRA_1	TIOC1A	TIOC1A
	TGRB_1		TIOC1B
2	TGRA_2	TIOC2A	TIOC2A
	TGRB_2		TIOC2B
3	TGRA_3	TIOC3A	設定できません
	TGRB_3		
	TGRC_3	TIOC3C	
	TGRD_3		
4	TGRA_4	TIOC4A	
	TGRB_4		
	TGRC_4	TIOC4C	
	TGRD_4		

【注】 PWM モード 2 のとき、周期を設定した TGR の PWM 出力はできません。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(1) PWM モードの設定手順例

PWM モードの設定手順例を図 10.25 に示します。

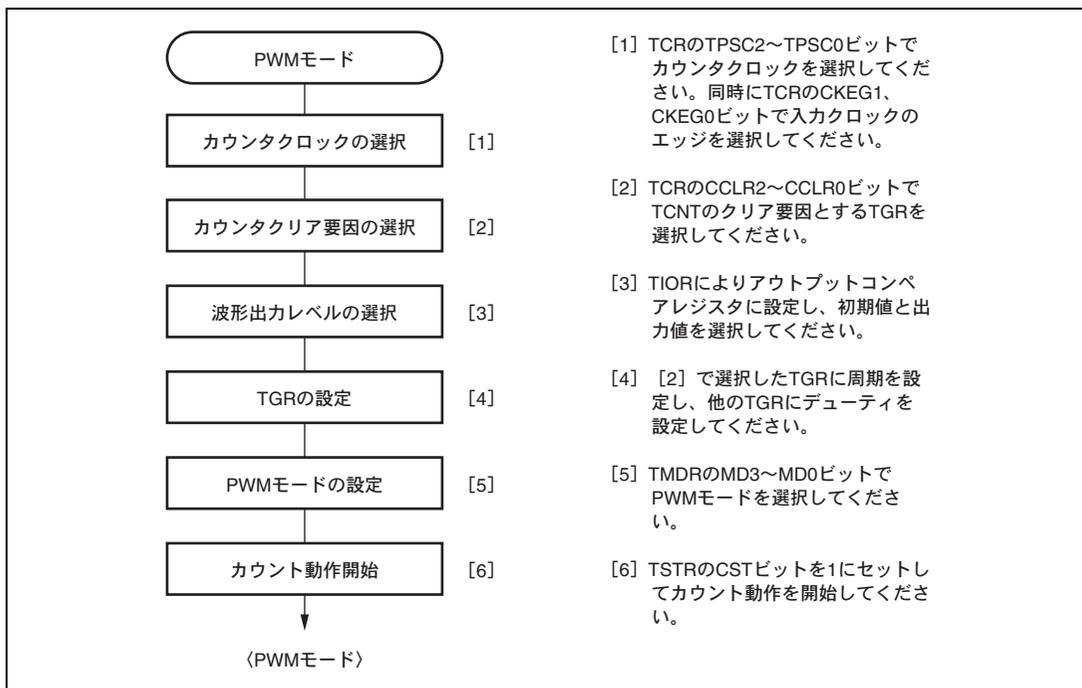


図 10.25 PWM モードの設定手順例

(2) PWM モードの動作例

PWM モード 1 の動作例を図 10.26 に示します。

この図は、TCNT のクリア要因を TGRA のコンペアマッチとし、TGRA の初期出力値と出力値を 0、TGRB の出力値を 1 に設定した場合の例です。

この場合、TGRA に設定した値が周期となり、TGRB に設定した値がデューティになります。

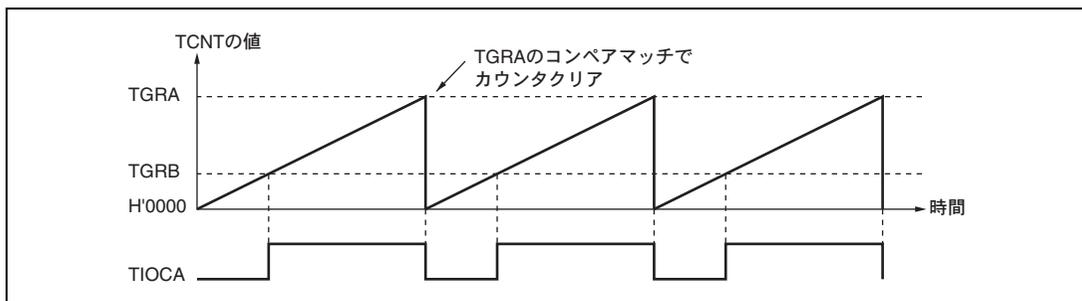


図 10.26 PWM モードの動作例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

PWM モード 2 の動作例を図 10.27 に示します。

この図は、チャンネル 0 と 1 を同期動作させ、TCNT のクリア要因を TGRB_1 のコンペアマッチとし、他の TGR (TGRA_0~TGRD_0, TGRA_1) の初期出力値を 0、出力値を 1 に設定して 5 相の PWM 波形を出力させた場合の例です。

この場合、TGR1B に設定した値が周期となり、他の TGR に設定した値がデューティになります。

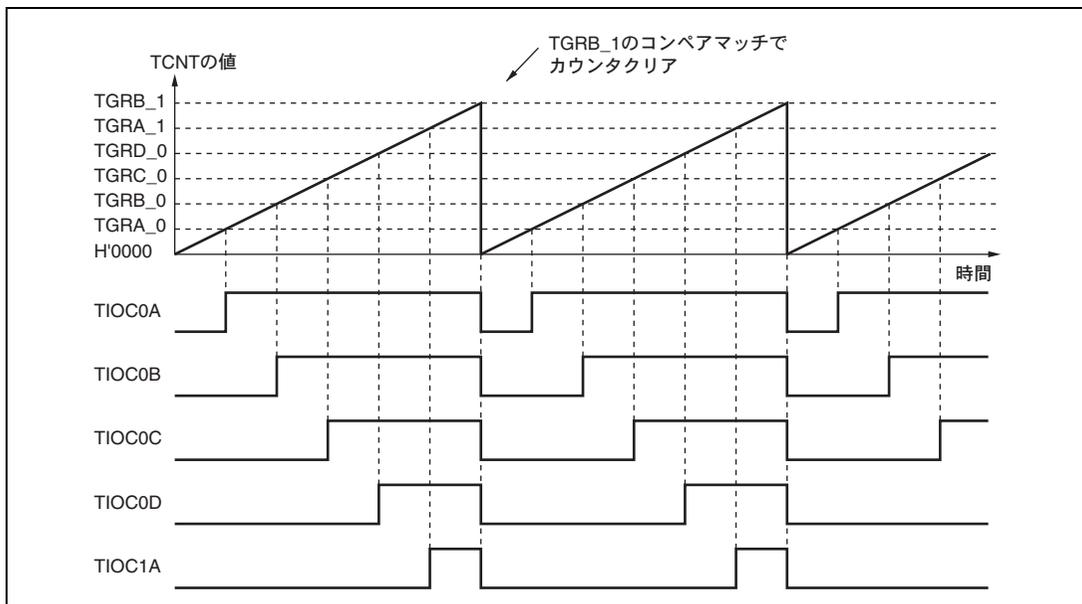


図 10.27 PWM モードの動作例

PWM モードで、デューティ 0%、デューティ 100% の PWM 波形を出力する例を図 10.28 に示します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

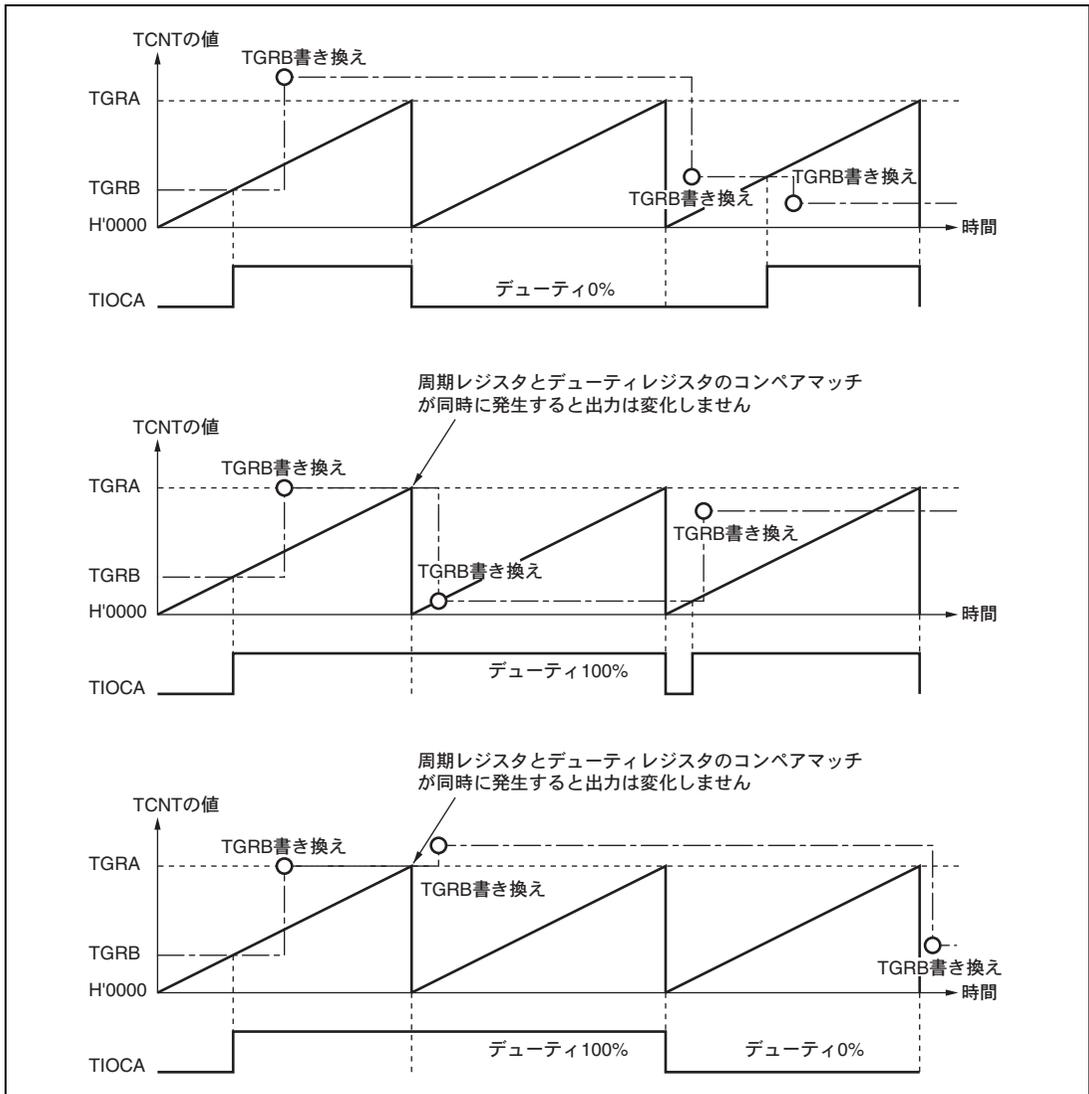


図 10.28 PWM モード動作例

10.4.6 位相計数モード

位相計数モードは、チャンネル 1、2 の設定により、2 本の外部クロック入力の位相差を検出し、TCNT をアップ／ダウンカウントします。

位相計数モードに設定すると、TCR の TPSC2～TPSC0 ビット、CKEG1、CKEG0 ビットの設定にかかわらずカウンタ入力クロックは外部クロックを選択し、TCNT はアップ／ダウンカウンタとして動作します。ただし、TCR の CCLR1、CCLR0 ビット、TIOR、TIER、TGR の機能は有効ですので、インプットキャプチャ／コンペアマッチ機能や割り込み機能は使用することができます。

2 相エンコーダパルスの入力として使用できます。

TCNT がアップカウント時、オーバフローが発生するとすると TSR の TCFV フラグがセットされます。また、ダウンカウント時にアンダフローが発生すると、TCFU フラグがセットされます。

TSR の TCFD ビットはカウント方向フラグです。TCFD フラグをリードすることにより、TCNT がアップカウントしているかダウンカウントしているかを確認することができます。

表 10.47 に外部クロック端子とチャンネルの対応を示します。

表 10.47 位相計数モードクロック入力端子

チャンネル	外部クロック端子	
	A 相	B 相
チャンネル 1 を位相計数モードとするとき	TCLKA	TCLKB
チャンネル 2 を位相計数モードとするとき	TCLKC	TCLKD

(1) 位相計数モードの設定手順例

位相計数モードの設定手順例を図 10.29 に示します。

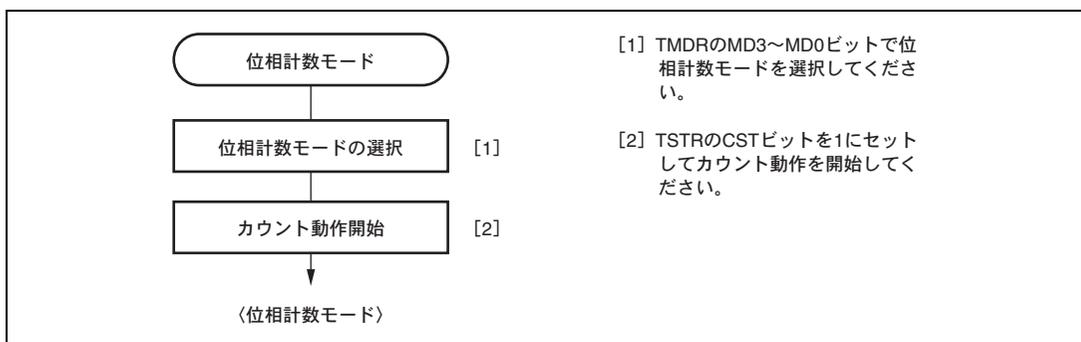


図 10.29 位相計数モードの設定手順例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(2) 位相計数モードの動作例

位相計数モードでは、2本の外部クロックの位相差でTCNTがアップ/ダウンカウントします。また、カウント条件により4つのモードがあります。

(a) 位相計数モード 1

位相計数モード 1 の動作例を図 10.30 に、TCNT のアップ/ダウンカウント条件を表 10.48 に示します。

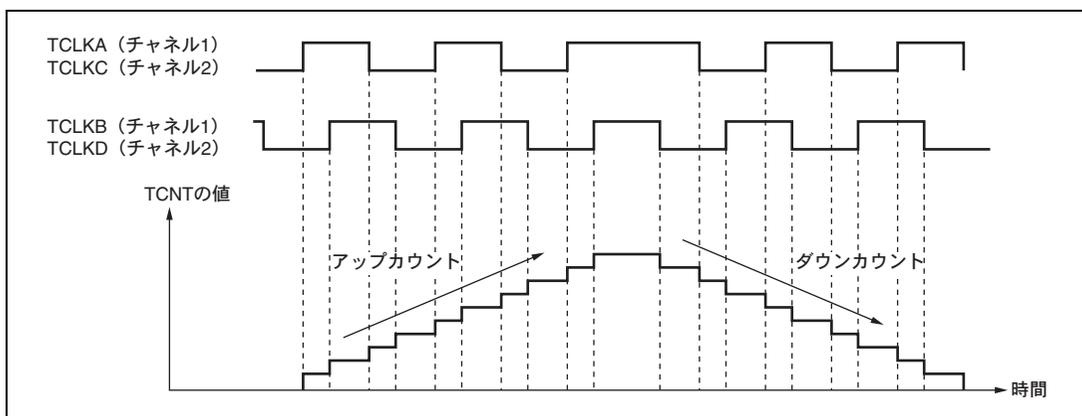


図 10.30 位相計数モード 1 の動作例

表 10.48 位相計数モード 1 のアップ/ダウンカウント条件

TCLKA (チャンネル 1) TCLKC (チャンネル 2)	TCLKB (チャンネル 1) TCLKD (チャンネル 2)	動作内容
High レベル	↑	アップカウント
Low レベル	↓	
↑	Low レベル	
↓	High レベル	
High レベル	↓	ダウンカウント
Low レベル	↑	
↑	High レベル	
↓	Low レベル	

【記号説明】

↑ : 立ち上がりエッジ

↓ : 立ち下がりエッジ

(b) 位相計数モード 2

位相計数モード 2 の動作例を図 10.31 に、TCNT のアップ/ダウンカウント条件を表 10.49 に示します。

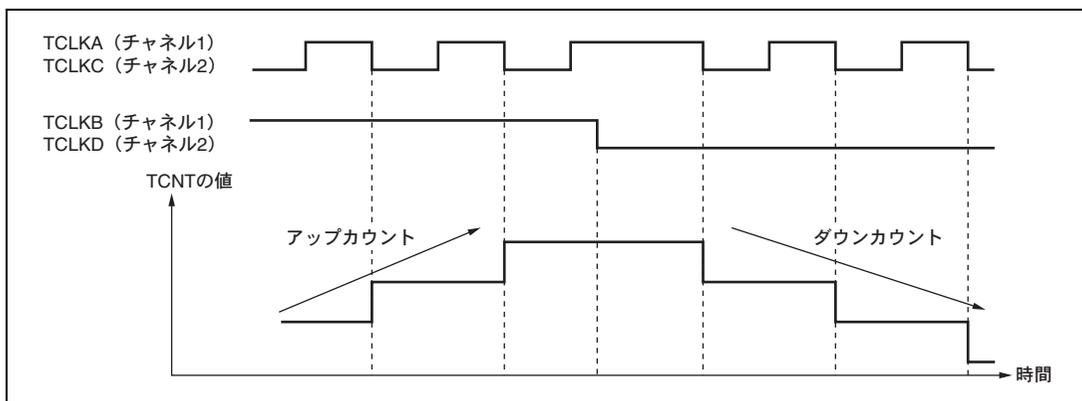


図 10.31 位相計数モード 2 の動作例

表 10.49 位相計数モード 2 のアップ/ダウンカウント条件

TCLKA (チャンネル 1) TCLKC (チャンネル 2)	TCLKB (チャンネル 1) TCLKD (チャンネル 2)	動作内容
High レベル		カウントしない (Don't care)
Low レベル		カウントしない (Don't care)
	Low レベル	カウントしない (Don't care)
	High レベル	アップカウント
High レベル		カウントしない (Don't care)
Low レベル		カウントしない (Don't care)
	High レベル	カウントしない (Don't care)
	Low レベル	ダウンカウント

【記号説明】

: 立ち上がりエッジ

: 立ち下がりエッジ

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(c) 位相計数モード 3

位相計数モード 3 の動作例を図 10.32 に、TCNT のアップ/ダウンカウント条件を表 10.50 に示します。

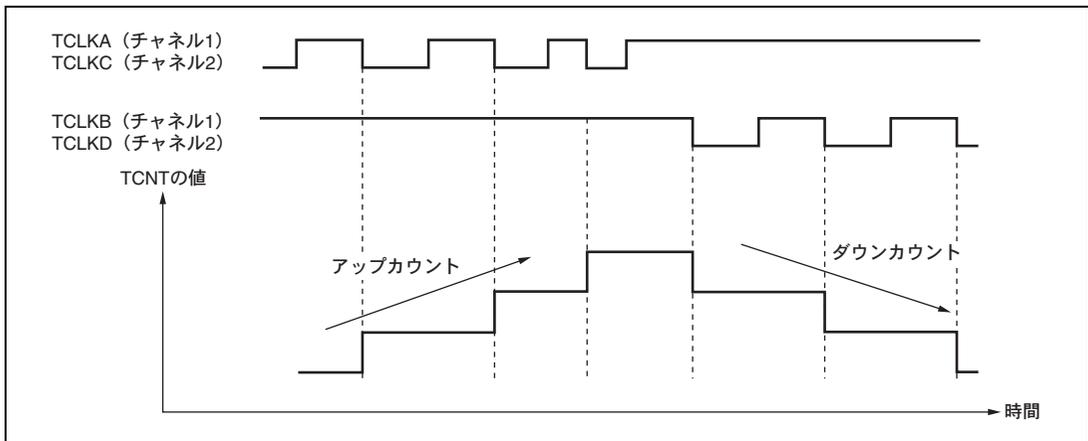


図 10.32 位相計数モード 3 の動作例

表 10.50 位相計数モード 3 のアップ/ダウンカウント条件

TCLKA (チャンネル 1) TCLKC (チャンネル 2)	TCLKB (チャンネル 1) TCLKD (チャンネル 2)	動作内容
High レベル	↑	カウントしない (Don't care)
Low レベル	↓	カウントしない (Don't care)
↑	Low レベル	カウントしない (Don't care)
↓	High レベル	アップカウント
High レベル	↓	ダウンカウント
Low レベル	↑	カウントしない (Don't care)
↑	High レベル	カウントしない (Don't care)
↓	Low レベル	カウントしない (Don't care)

【記号説明】

↑ : 立ち上がりエッジ

↓ : 立ち下がりエッジ

(d) 位相計数モード 4

位相計数モード 4 の動作例を図 10.33 に、TCNT のアップ/ダウンカウント条件を表 10.51 に示します。

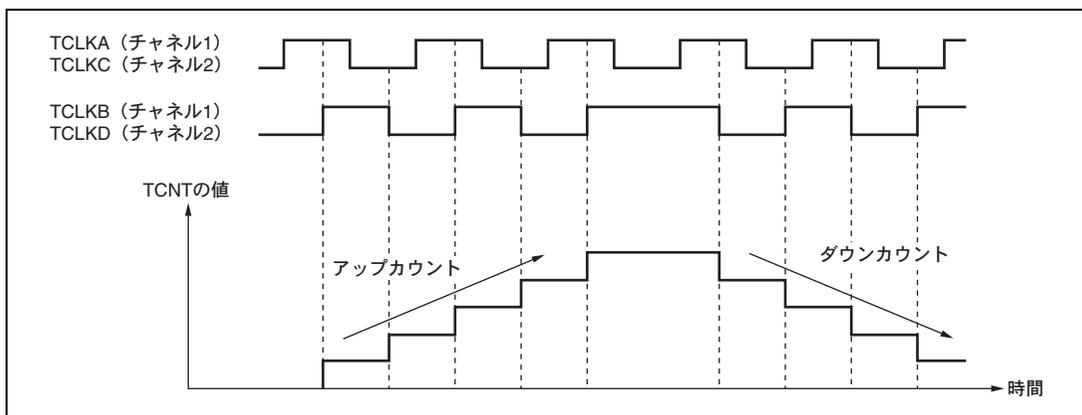


図 10.33 位相計数モード 4 の動作例

表 10.51 位相計数モード 4 のアップ/ダウンカウント条件

TCLKA (チャンネル 1) TCLKC (チャンネル 2)	TCLKB (チャンネル 1) TCLKD (チャンネル 2)	動作内容
High レベル	↑	アップカウント
Low レベル	↓	
↑	Low レベル	カウントしない (Don't care)
↓	High レベル	
High レベル	↓	ダウンカウント
Low レベル	↑	
↑	High レベル	カウントしない (Don't care)
↓	Low レベル	

【記号説明】

↑ : 立ち上がりエッジ

↓ : 立ち下がりエッジ

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

(3) 位相計数モード応用例

チャンネル1を位相計数モードに設定し、チャンネル0と連携してサーボモータの2相エンコーダパルスを入力して位置または速度を検出する例を図10.34に示します。

チャンネル1は位相計数モード1に設定し、TCLKAとTCLKBにエンコーダパルスのA相、B相を入力します。

チャンネル0はTCNTをTGRC_0のコンペアマッチでカウンタクリアとして動作させ、TGRA_0とTGRC_0はコンペアマッチ機能で使用して、速度制御周期と位置制御周期を設定します。TGRB_0は入力キャプチャ機能で使用し、TGRB_0とTGRD_0をバッファ動作させます。TGRB_0の入力キャプチャ要因は、チャンネル1のカウンタ入力クロックとし、2相エンコーダの4通倍パルスのパルス幅を検出します。

チャンネル1のTGRA_1とTGRB_1は、入力キャプチャ機能に設定し、入力キャプチャ要因はチャンネル0のTGRA_0とTGRC_0のコンペアマッチを選択し、それぞれの制御周期時のアップ/ダウンカウンタの値を格納します。

これにより、正確な位置/速度検出を行うことができます。

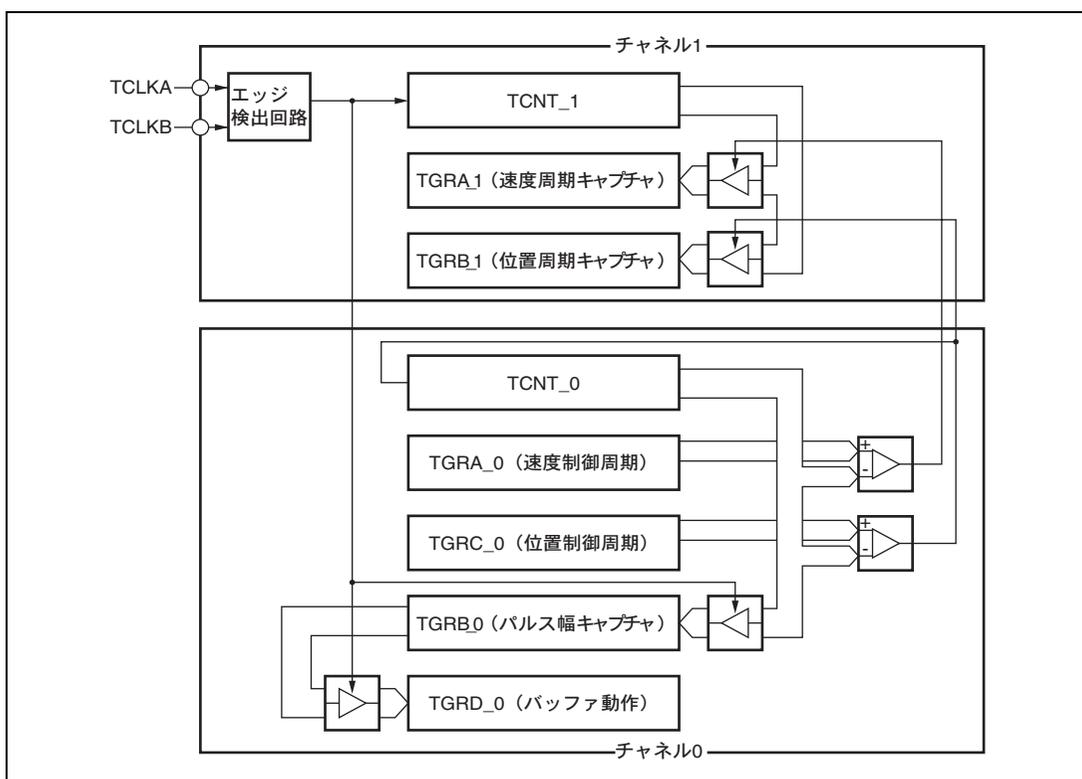


図 10.34 位相計数モードの応用例

10.4.7 リセット同期 PWM モード

リセット同期 PWM モードは、チャンネル 3、4 を組み合わせることにより、一方の波形変化点が共通の関係となる PWM 波形（正相・逆相）を 3 相出力します。

リセット同期 PWM モードに設定すると、TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A、TIOC4C、TIOC4B、および TIOC4D 端子は PWM 出力端子となり、タイマカウンタ 3 (TCNT_3) はアップカウンタとして機能します。

使用される PWM 出力端子を表 10.52 に、使用するレジスタの設定を表 10.53 に示します。

表 10.52 リセット同期 PWM モード時の出力端子

チャンネル	出力端子	説明
3	TIOC3B	PWM 出力端子 1
	TIOC3D	PWM 出力端子 1' (PWM 出力 1 の逆相波形)
4	TIOC4A	PWM 出力端子 2
	TIOC4C	PWM 出力端子 2' (PWM 出力 2 の逆相波形)
	TIOC4B	PWM 出力端子 3
	TIOC4D	PWM 出力端子 3' (PWM 出力 3 の逆相波形)

表 10.53 リセット同期 PWM モード時のレジスタ設定

レジスタ	設定内容
TCNT_3	H'0000 を初期設定
TCNT_4	H'0000 を初期設定
TGRA_3	TCNT_3 のカウント周期を設定
TGRB_3	TIOC3B、TIOC3D 端子より出力される PWM 波形の変化点を設定
TGRA_4	TIOC4A、TIOC4C 端子より出力される PWM 波形の変化点を設定
TGRB_4	TIOC4B、TIOC4D 端子より出力される PWM 波形の変化点を設定

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(1) リセット同期 PWM モードの設定手順例

リセット同期 PWM モードの設定手順例を図 10.35 に示します。

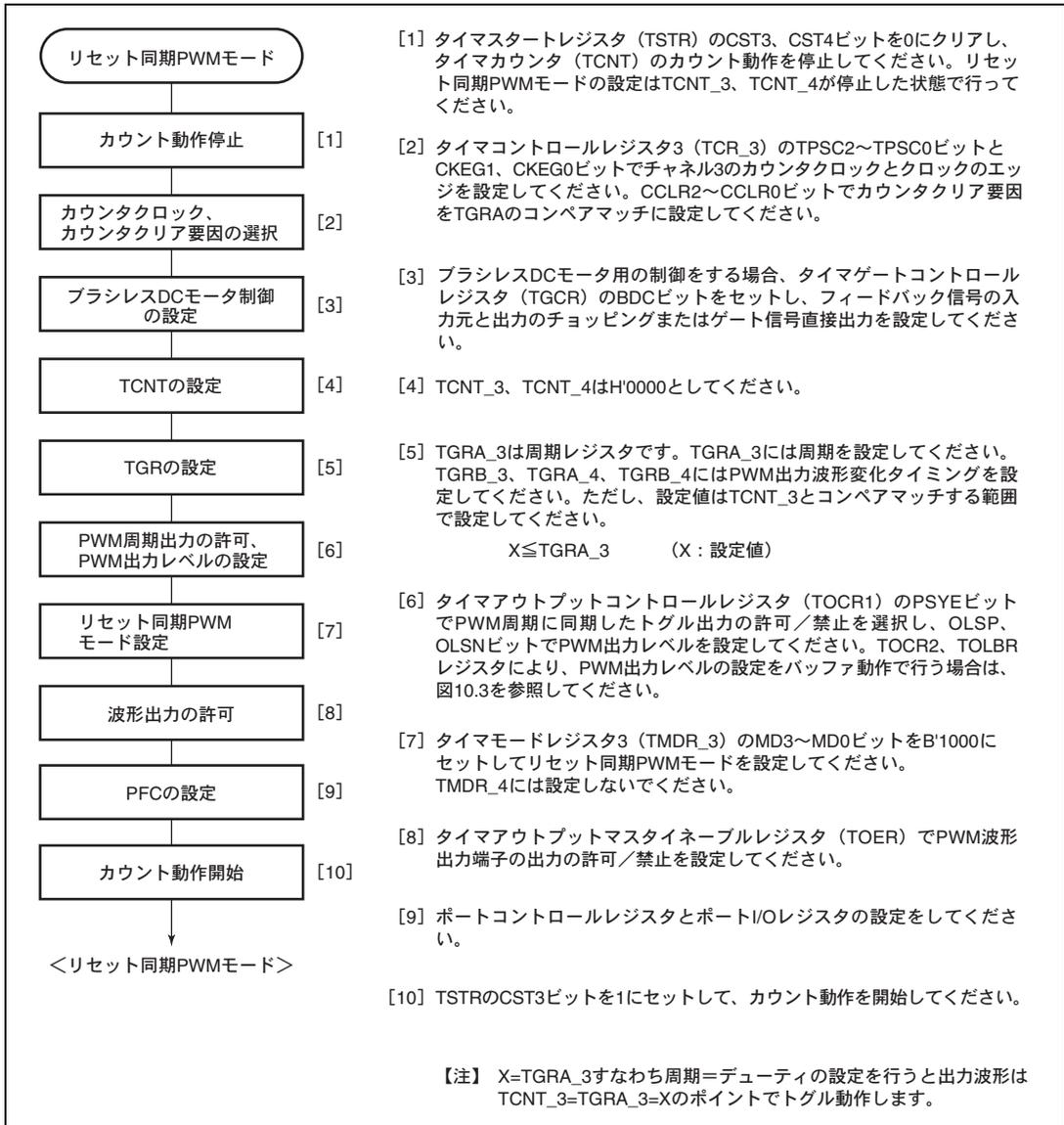


図 10.35 リセット同期 PWM モードの設定手順例

(2) リセット同期 PWM モードの動作例

リセット同期 PWM モードの動作例を図 10.36 に示します。

リセット同期 PWM モードでは、TCNT_3 と TCNT_4 はアップカウンタとして動作します。TCNT_3 が TGRA_3 とコンペアマッチするとカウンタはクリアされ H'0000 からカウントアップを再開します。PWM 出力端子は、それぞれ TGRB_3、TGRA_4、TGRB_4 のコンペアマッチおよびカウンタクリアが発生するたびにトグル出力を行います。

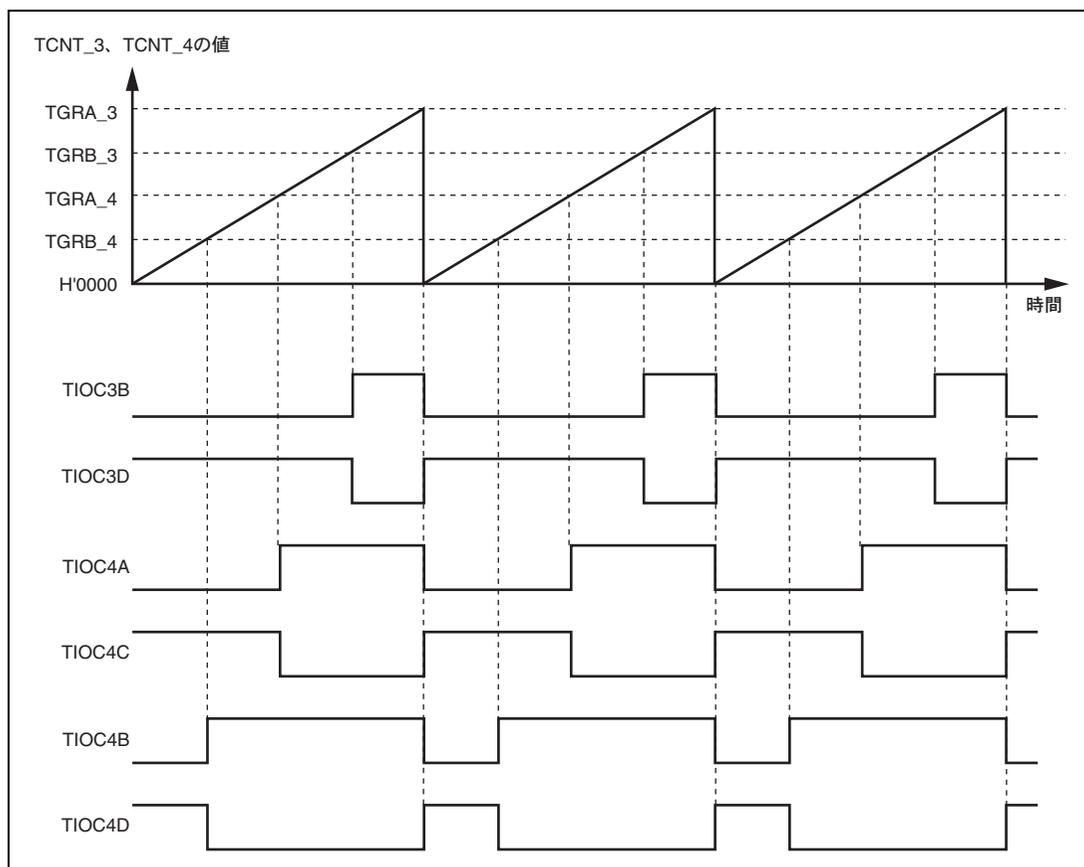


図 10.36 リセット同期 PWM モードの動作例 (TOCR の OLSN=1、OLSP=1 に設定した場合)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.4.8 相補 PWM モード

相補 PWM モードは、チャンネル 3、4 を組み合わせることにより、正相と逆相がノンオーバーラップの関係にある PWM 波形を 3 相出力します。ノンオーバーラップ時間を持たない設定も可能です。

相補 PWM モードに設定すると、TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A、TIOC4B、TIOC4C、TIOC4D 端子は PWM 出力端子となり、TIOC3A 端子は PWM 周期に同期したトグル出力として設定することが可能です。

また、TCNT_3 と TCNT_4 はアップ/ダウンカウンタとして機能します。

使用される PWM 出力端子を表 10.54 に、使用するレジスタの設定を表 10.55 に示します。

また、PWM 出力を外部信号により直接 OFF する機能が、ポートの機能としてサポートされています。

表 10.54 相補 PWM モード時の出力端子

チャンネル	出力端子	説明
3	TIOC3A	PWM 周期に同期したトグル出力 (または入出力ポート)
	TIOC3B	PWM 出力端子 1
	TIOC3C	入出力ポート*
	TIOC3D	PWM 出力端子 1' (PWM 出力 1 とノンオーバーラップ関係にある逆相波形。ノンオーバーラップ時間を持たない設定も可能)
4	TIOC4A	PWM 出力端子 2
	TIOC4C	PWM 出力端子 2' (PWM 出力 2 とノンオーバーラップ関係にある逆相波形。ノンオーバーラップ時間を持たない設定も可能)
	TIOC4B	PWM 出力端子 3
	TIOC4D	PWM 出力端子 3' (PWM 出力 3 とノンオーバーラップ関係にある逆相波形。ノンオーバーラップ時間を持たない設定も可能)

【注】 * TIOC3C 端子は相補 PWM モード時、タイマ入出力端子に設定しないでください。

表 10.55 相補 PWM モード時のレジスタ設定

チャンネル	カウンタ/ レジスタ	説明	CPU からの 読み出し/書き込み
3	TCNT_3	デッドタイムレジスタに設定した値からカウンタアップスタート	TRWER の設定*によりマスク可能
	TGRA_3	TCNT_3 の上限値を設定 (キャリア周期の 1/2 + デッドタイム)	TRWER の設定*によりマスク可能
	TGRB_3	PWM 出力 1 のコンペアレジスタ	TRWER の設定*によりマスク可能
	TGRC_3	TGRA_3 のバッファレジスタ	常に読み出し/書き込み可能
	TGRD_3	PWM 出力 1/TGRB_3 のバッファレジスタ	常に読み出し/書き込み可能
4	TCNT_4	H'0000 を初期設定しカウンタアップスタート	TRWER の設定*によりマスク可能
	TGRA_4	PWM 出力 2 のコンペアレジスタ	TRWER の設定*によりマスク可能
	TGRB_4	PWM 出力 3 のコンペアレジスタ	TRWER の設定*によりマスク可能
	TGRC_4	PWM 出力 2/TGRA_4 のバッファレジスタ	常に読み出し/書き込み可能
	TGRD_4	PWM 出力 3/TGRB_4 のバッファレジスタ	常に読み出し/書き込み可能

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

チャンネル	カウンタ/ レジスタ	説 明	CPU からの 読み出し/書き込み
	タイマデッドタイムデータ レジスタ (TDDR)	TCNT_4 と TCNT_3 のオフセット値(デッドタイムの値)を設定	TRWER の設定*によりマスク可能
	タイマ周期データレジスタ (TCDR)	TCNT_4 の上限値の値を設定 (キャリア周期の 1/2)	TRWER の設定*によりマスク可能
	タイマ周期バッファレジスタ (TCBR)	TCDR のバッファレジスタ	常に読み出し/書き込み可能
	サブカウンタ (TCNTS)	デッドタイム生成のためのサブカウンタ	読み出しのみ可能
	テンポラリレジスタ 1 (TEMP1)	PWM 出力 1/TGRB_3 のテンポラリレジスタ	読み出し/書き込み不可
	テンポラリレジスタ 2 (TEMP2)	PWM 出力 2/TGRA_4 のテンポラリレジスタ	読み出し/書き込み不可
	テンポラリレジスタ 3 (TEMP3)	PWM 出力 3/TGRB_4 のテンポラリレジスタ	読み出し/書き込み不可

【注】 * TRWER (タイマリードライトイネーブルレジスタ) の設定によりアクセスの許可/禁止が可能です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

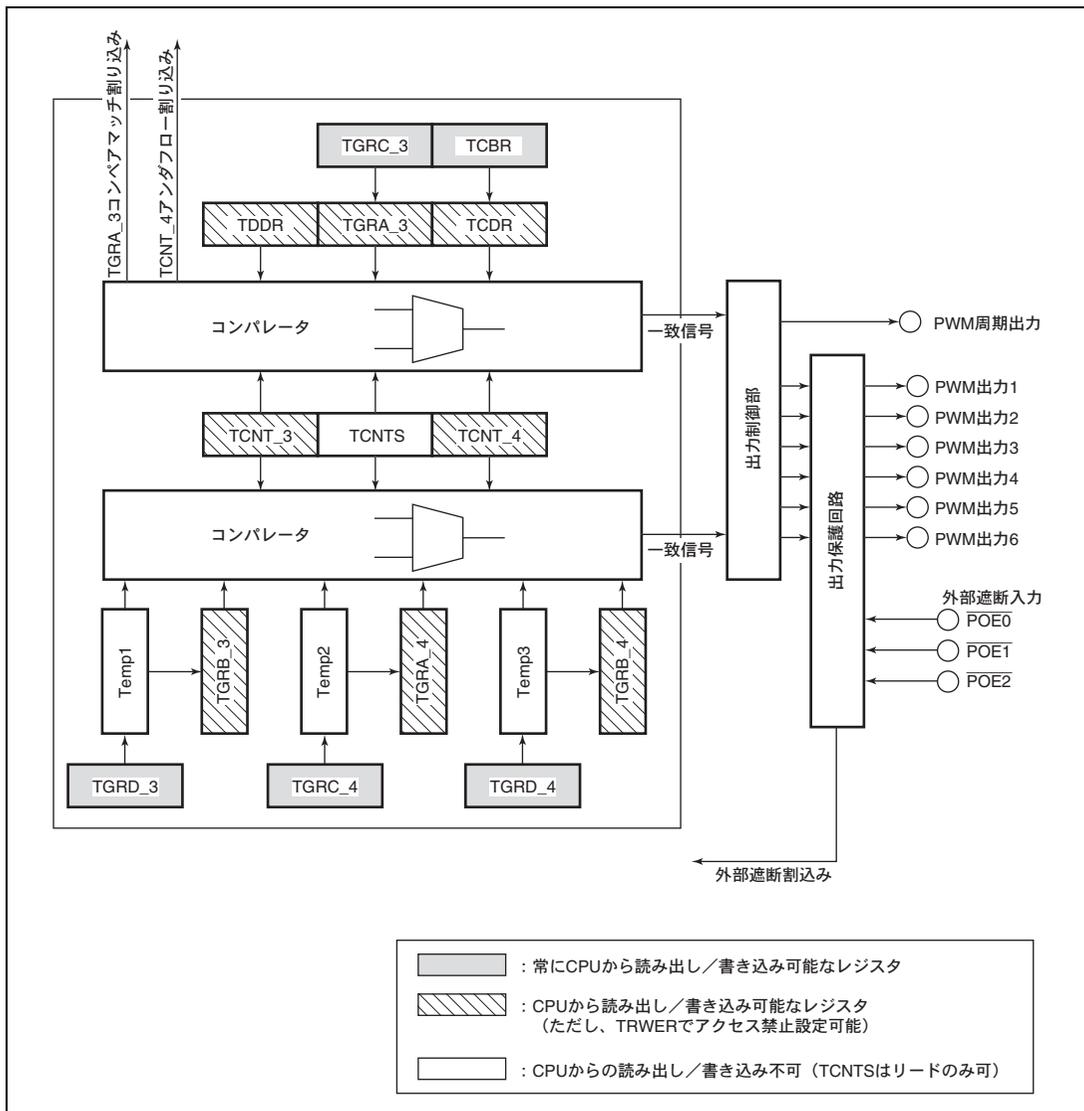


図 10.37 相補 PWM モード時のチャンネル 3、4 ブロック図

(1) 相補 PWM モードの設定手順例

相補 PWM モードの設定手順例を図 10.38 に示します。



図 10.38 相補 PWM モードの設定手順例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(2) 相補 PWM モードの動作概要

相補 PWM モードでは、6 相の PWM 出力が可能です。図 10.39 に相補 PWM モードのカウンタの動作を示します。図 10.40 に相補 PWM モードの動作例を示します。

(a) カウンタの動作

相補 PWM モードでは、TCNT_3、TCNT_4 および TCNTS の 3 本のカウンタがアップダウンカウント動作を行います。

TCNT_3 は、相補 PWM モードに設定され TSTR の CST ビットが 0 のとき、TDDR に設定された値が自動的に初期値として設定されます。

CST ビットが 1 に設定されると、TGRA_3 に設定された値までアップカウント動作を行い、TGRA_3 と一致するとダウンカウントに切り替わります。その後、TDDR と一致するとアップカウントに切り替わり、この動作を繰り返します。

また、TCNT_4 は、初期値として H'0000 を設定します。

CST ビットが 1 に設定されると、TCNT_3 に同期して動作しアップカウントを行い、TCDR と一致するとダウンカウントに切り替わります。この後、H'0000 と一致するとアップカウントに切り替わり、この動作を繰り返します。

TCNTS は、読み出しのみ可能なカウンタです。初期値を設定する必要はありません。

TCNT_3、4 がアップダウンカウント時、TCNT_3 が TCDR と一致するとダウンカウントを開始し、TCNTS が TCDR と一致するとアップカウントに切り替わります。また、TGRA_3 と一致すると H'0000 にクリアされます。

TCNT_3、TCNT_4 がダウンカウント時、TCNT_4 が TDDR と一致するとアップカウントを開始し、TCNTS が TDDR と一致するとダウンカウントに切り替わります。また、H'0000 に一致すると TCNTS は TGRA_3 の値が設定されます。

TCNTS は、カウント動作をしている期間だけ PWM デューティが設定されているコンペアレジスタおよびテンポラリレジスタと比較されます。

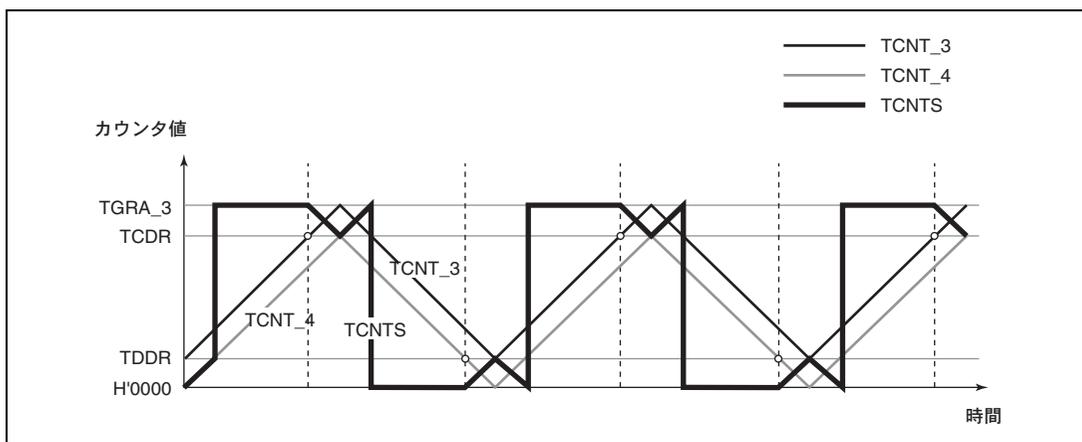


図 10.39 相補 PWM モードのカウンタ動作

(b) レジスタの動作

相補 PWM モードでは、コンペアレジスタ、バッファレジスタおよびテンポラリレジスタの 9 本のレジスタを使用します。図 10.40 に相補 PWM モードの動作例を示します。

PWM 出力を行うためにカウンタと常に比較されているレジスタが、TGRB_3、TGRA_4、TGRB_4 です。これらのレジスタとカウンタが一致するとタイマアウトプットコントロールレジスタ (TOCR) の OLSN、OLSP ビットで設定した値が出力されます。

これらのコンペアレジスタのバッファレジスタが、TGRD_3、TGRC_4、TGRD_4 です。

また、バッファレジスタとコンペアレジスタの間にはテンポラリレジスタがあります。テンポラリレジスタは、CPU からアクセスできません。

コンペアレジスタのデータを変更するためには、対応するバッファレジスタに変更するデータを書き込んでください。バッファレジスタは、常時読み出し/書き込みが可能です。

バッファレジスタに書き込まれたデータは、Ta 区間では常時テンポラリレジスタに転送されます。また Tb 区間では、テンポラリレジスタには転送されません。この区間でバッファレジスタに書き込まれたデータは Tb 区間が終了後テンポラリレジスタに転送されます。

テンポラリレジスタに転送された値は、Tb 区間が終了する TCNTS がアップカウント時に TGRA_3 が一致したとき、またはダウンカウント時に H'0000 と一致したときにコンペアレジスタに転送されます。この、テンポラリレジスタからコンペアレジスタに転送するタイミングは、タイマモードレジスタ (TMDR) の MD3~MD0 ビットで選択できます。図 10.40 は、谷で変更するモードを選択した例です。

テンポラリレジスタへのデータの転送が行われない Tb (図 10.40 では Tb1) 区間では、テンポラリレジスタは、コンペアレジスタと同じ機能を持ち、カウンタと比較されます。このため、この区間では、1 相の出力に対して 2 本のコンペアマッチレジスタを持つことになり、コンペアレジスタには変更前のデータ、テンポラリレジスタには新しく変更するデータが入っています。この区間では、TCNT_3、4 および TCNTS の 3 本のカウンタとコンペアレジスタ、テンポラリレジスタの 2 本のレジスタが比較され、PWM 出力を制御します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

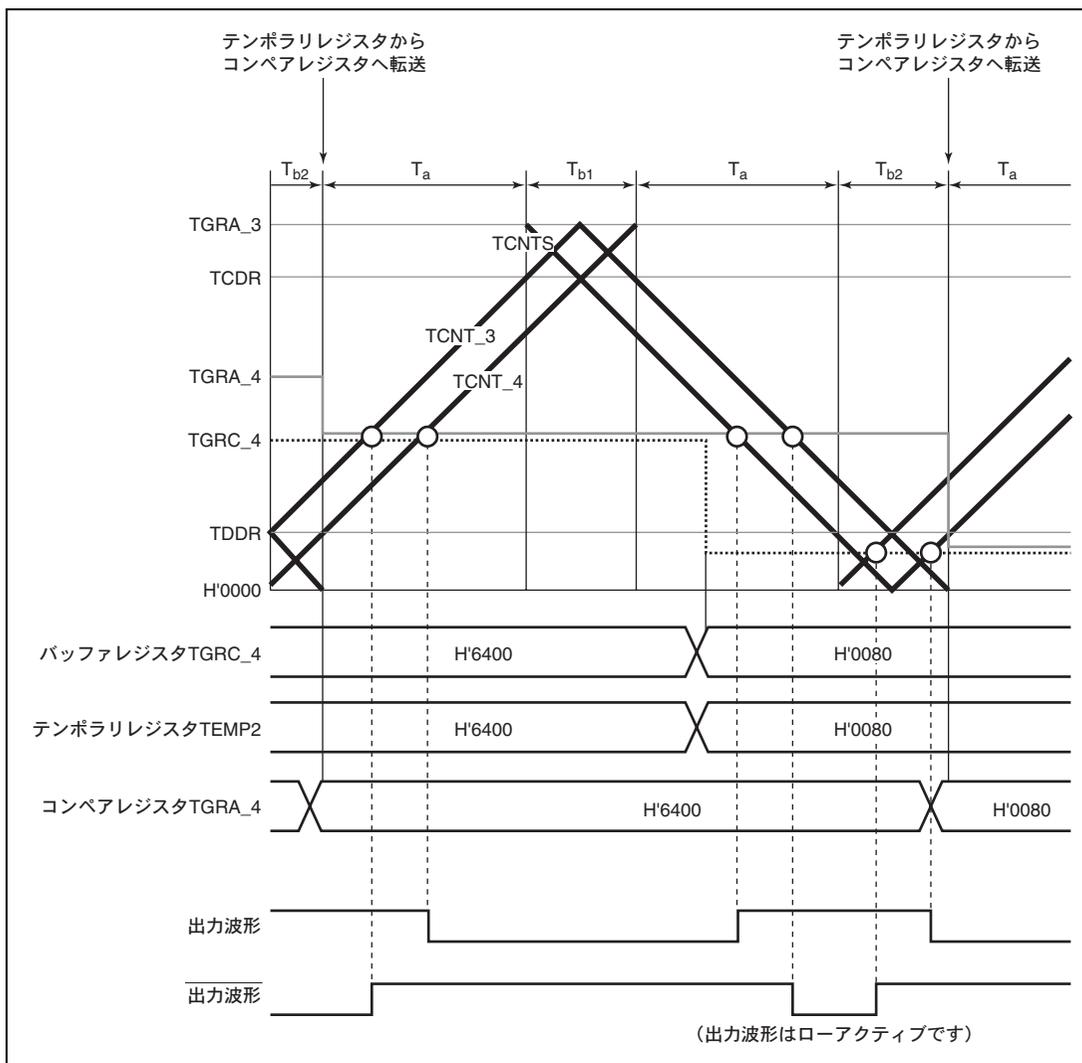


図 10.40 相補 PWM モード動作例

(c) 初期設定

相補 PWM モードでは、初期設定に必要なレジスタが 6 本あります。また、デッドタイム生成の有無を設定するレジスタが 1 本あります（デッドタイムを生成しない場合のみ設定してください）。

タイマモードレジスタ (TMDR) の MD3~MD0 ビットで相補 PWM モードに設定する前に、次のレジスタの初期値を設定してください。

TGRC_3 は TGRA_3 のバッファレジスタとして動作し、PWM キャリア周期の $1/2$ + デッドタイム T_d を設定します。タイマ周期バッファレジスタ (TCBR) は、タイマ周期データレジスタ (TCDR) のバッファレジスタとして動作し、PWM キャリア周期の $1/2$ を設定します。また、タイマデッドタイムデータレジスタ (TDDR) には、デッドタイム T_d を設定します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

デッドタイムを生成しない場合は、タイマデッドタイムイネーブルレジスタ (TDER) の TDER ビットを 0 に設定し、TGRC_3、TGRA_3 には、PWM キャリア周期の $1/2+1$ を、TDDR には 1 を設定します。

バッファレジスタ TGRD_3、TGRC_4、TGRD_4 の 3 本には、それぞれ PWM デューティの初期値を設定します。TDDR を除く 5 本のバッファレジスタに設定した値は、相補 PWM モードに設定すると同時にそれぞれ対応するコンペアレジスタに転送されます。

また、TCNT_4 は、相補 PWM モードに設定する前に H'0000 に設定してください。

表 10.56 初期設定に必要なレジスタとカウンタ

レジスタ/カウンタ	設定値
TGRC_3	PWM キャリア周期の $1/2$ +デッドタイム Td (TDER でデッドタイム生成をなしに設定した場合は PWM キャリア周期の $1/2+1$)
TDDR	デッドタイム Td (TDER でデッドタイム生成をなしに設定した場合 1)
TCBR	PWM キャリア周期の $1/2$
TGRD_3、TGRC_4、TGRD_4	各相の PWM デューティの初期値
TCNT_4	H'0000

【注】 TGRC_3 の設定値は、必ず、TCBR に設定する PWM キャリア周期の $1/2$ の値と TDDR に設定するデッドタイム Td の値の和としてください。ただし、TDER でデッドタイム生成をなしに設定した場合は、PWM キャリア周期の $1/2+1$ としてください。

(d) PWM 出力レベルの設定

相補 PWM モードでは、PWM パルスの出力レベルをタイマアウトプットコントロールレジスタ 1 (TOCR1) の OLSN、OLSP ビット、または、タイマアウトプットコントロールレジスタ 2 (TOCR2) の OLS1P~OLS3P、OLS1N~OLS3N ビットで設定します。

出力レベルは、6 相出力の正相の 3 相、逆相の 3 相ごとに設定できます。

なお、出力レベルの設定/変更は、相補 PWM モードを解除した状態で行ってください。

(e) デッドタイムの設定

相補 PWM モードでは、正相と逆相がノンオーバーラップの関係にある PWM パルスを出力します。また、このノンオーバーラップ時間をデッドタイム時間と呼びます。

ノンオーバーラップ時間は、タイマデッドタイムデータレジスタ (TDDR) に設定します。TDDR に設定した値が、TCNT_3 のカウンタスタート値となり、TCNT_3 と TCNT_4 のノンオーバーラップを生成します。TDDR の内容変更は、相補 PWM モードを解除した状態で行ってください。

(f) デッドタイムを生成しない設定

デッドタイムを生成しない設定は、タイマデッドタイムイネーブルレジスタ (TDER) の TDER ビットを 0 に設定します。TDER は、TDER=1 の状態で TDER をリード後、TDER に 0 をライトしたときのみ、0 に設定できません。

TGRA_3、TGRC_3 には PWM キャリア周期の $1/2+1$ を設定し、タイマデッドタイムデータレジスタ (TDDR) には 1 を設定します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

デッドタイムを生成しない設定にすると、デッドタイムなしの PWM 波形を出力できます。図 10.41 にデッドタイムを生成しない場合の動作例を示します。

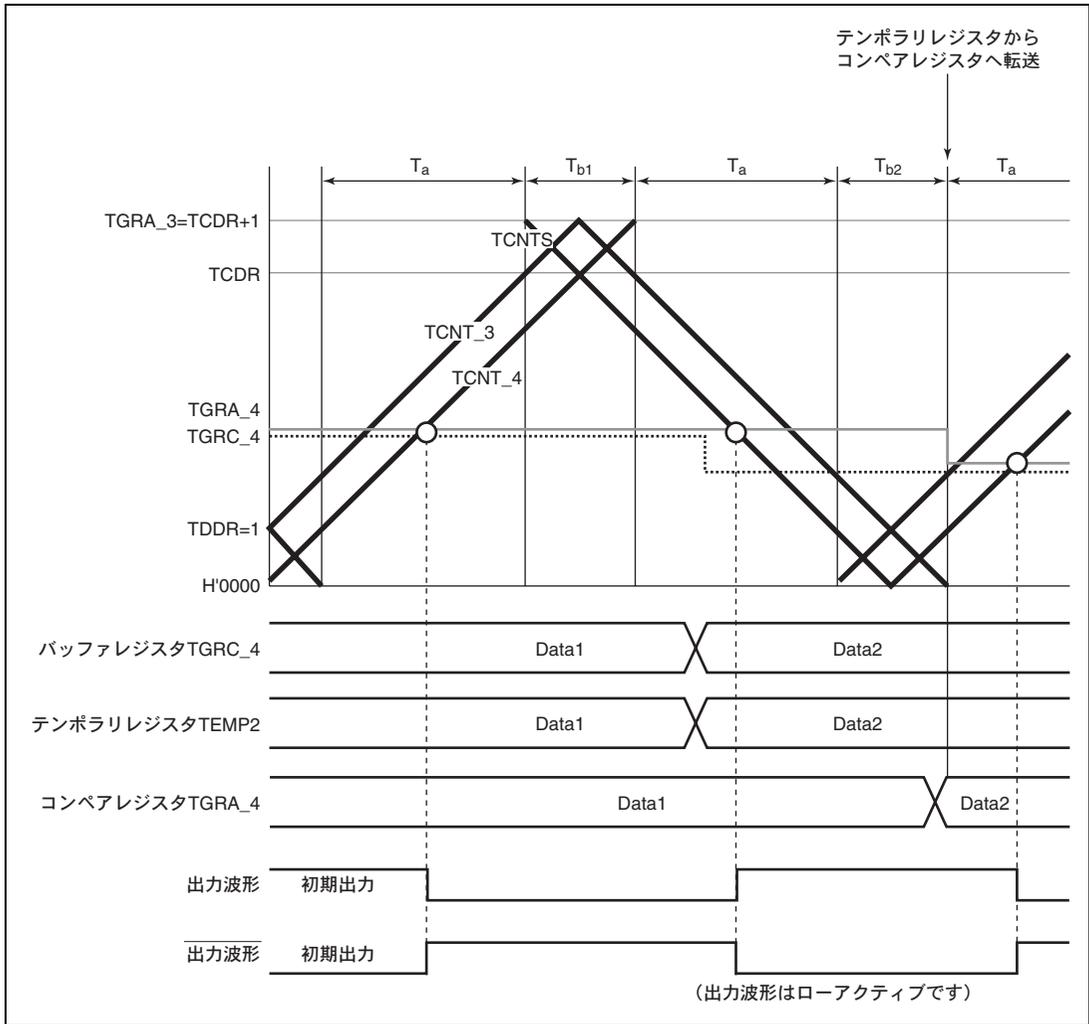


図 10.41 デッドタイムを生成しない場合の動作例

(g) PWM 周期の設定

相補 PWM モードでは、PWM パルスの周期を TCNT3 の上限値を設定する TGRA_3 と TCNT_4 の上限値を設定する TCDR の 2 つのレジスタに設定します。これらの 2 つのレジスタの関係は、次の関係になるよう設定してください。

デッドタイム生成あり : $TGRA_3 \text{ の設定値} = TCDR \text{ の設定値} + TDDR \text{ の設定値}$

デッドタイム生成なし : $TGRA_3 \text{ の設定値} = TCDR \text{ の設定値} + 1$

また、TGRA_3、TCDR の設定は、バッファレジスタの TGRC_3、TCBR に値を設定することで行ってください。

TGRC_3、TCBR に設定した値は、タイマモードレジスタ (TMDR) の MD3~MD0 で選択した転送タイミングで TGRA_3、TCDR に同時に転送されます。

変更した PWM 周期は、データ更新が山で行われる場合は次の周期から、谷で行われる場合はその周期から反映されます。図 10.42 に PWM 周期を山で変更する場合の動作例を示します。

なお、各バッファレジスタのデータの更新方法については、次の「(h) レジスタデータの更新」の項を参照してください。

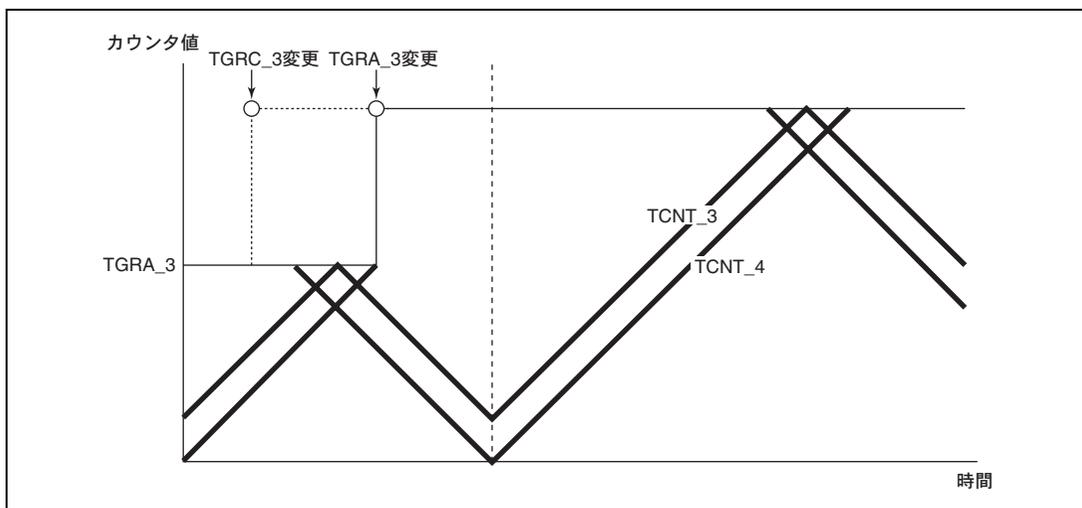


図 10.42 PWM 周期の変更例

(h) レジスタデータの更新

相補 PWM モードでは、コンペアレジスタのデータを更新する場合はバッファレジスタを使用します。更新データは、バッファレジスタに常時書き込むことができます。また、バッファレジスタを持った動作中に変更可能なレジスタは、PWM デューティ用およびキャリア周期用の 5 本あります。

これらのレジスタとバッファレジスタの間には、それぞれテンポラリレジスタがあります。サブカウンタ TCNTS がカウント動作していない期間では、バッファレジスタのデータが更新されるとテンポラリレジスタの値も書き換えます。TCNTS がカウント動作中は、バッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送は行われず、TCNTS が停止後、バッファレジスタに書かれている値が転送されます。

テンポラリレジスタの値は、タイマモードレジスタ (TMDR) の MD3~MD0 ビットで設定したデータ更新タイミングでコンペアレジスタへ転送されます。図 10.43 に相補 PWM モード時のデータ更新例を示します。この図は、カウンタの山と谷の両方でデータが更新されるモードの例です。

また、バッファレジスタのデータを書き換える場合は、最後に必ず TGRD_4 への書き込みを行ってください。バッファレジスタからテンポラリレジスタへのデータ転送は、TGRD_4 に書き込みした後、5 本すべてのレジスタ同時に行われます。

なお、5 本すべてのレジスタの更新を行わない場合、または TGRD_4 のデータを更新しない場合も、更新するレジスタのデータを書き込んだ後、必ず TGRD_4 に書き込み動作を行ってください。またこのとき、TGRD_4 に書き込むデータは、書き込み動作以前と同じデータを書き込んでください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

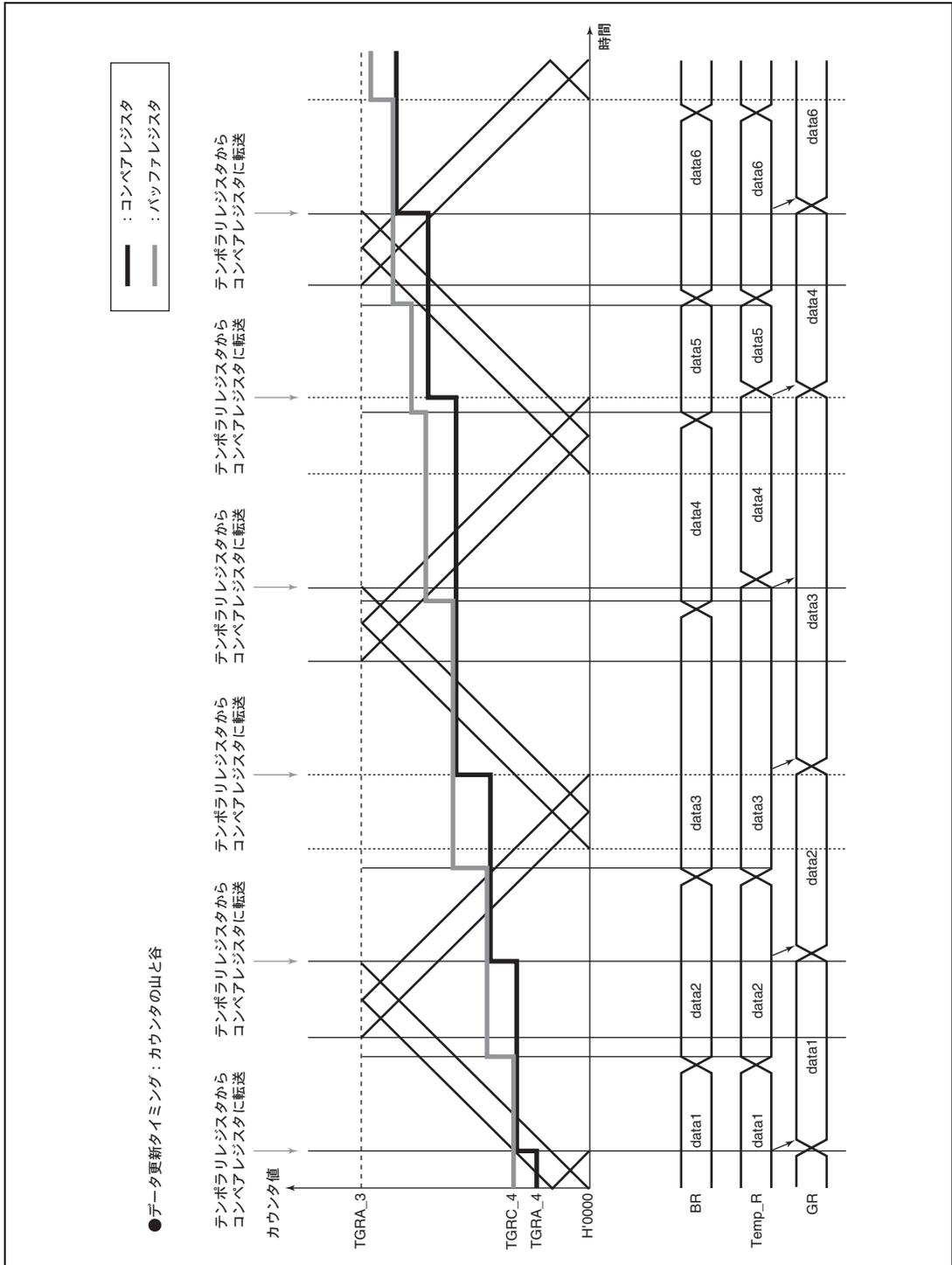


図 10.43 相補 PWM モードのデータ更新例

(i) 相補 PWM モードの初期出力

相補 PWM モードでは、タイマアウトプットコントロールレジスタ 1 (TOCR1) の OLSN、OLSP ビットの設定または、タイマアウトプットコントロールレジスタ 2 (TOCR2) の OLS1N~OLS3N、OLS1P~OLS3P ビットの設定で、初期出力が決まります。

この初期出力は、PWM パルスのノンアクティブレベルで、タイマモードレジスタ (TMDR) で相補 PWM モードを設定してから TCNT_4 がデッドタイムレジスタ (TDDR) に設定された値より大きくなるまで出力されます。

図 10.44 に相補 PWM モードの初期出力例を示します。

また、PWM デューティの初期値が TDDR の値より小さい場合の波形例を図 10.45 に示します。

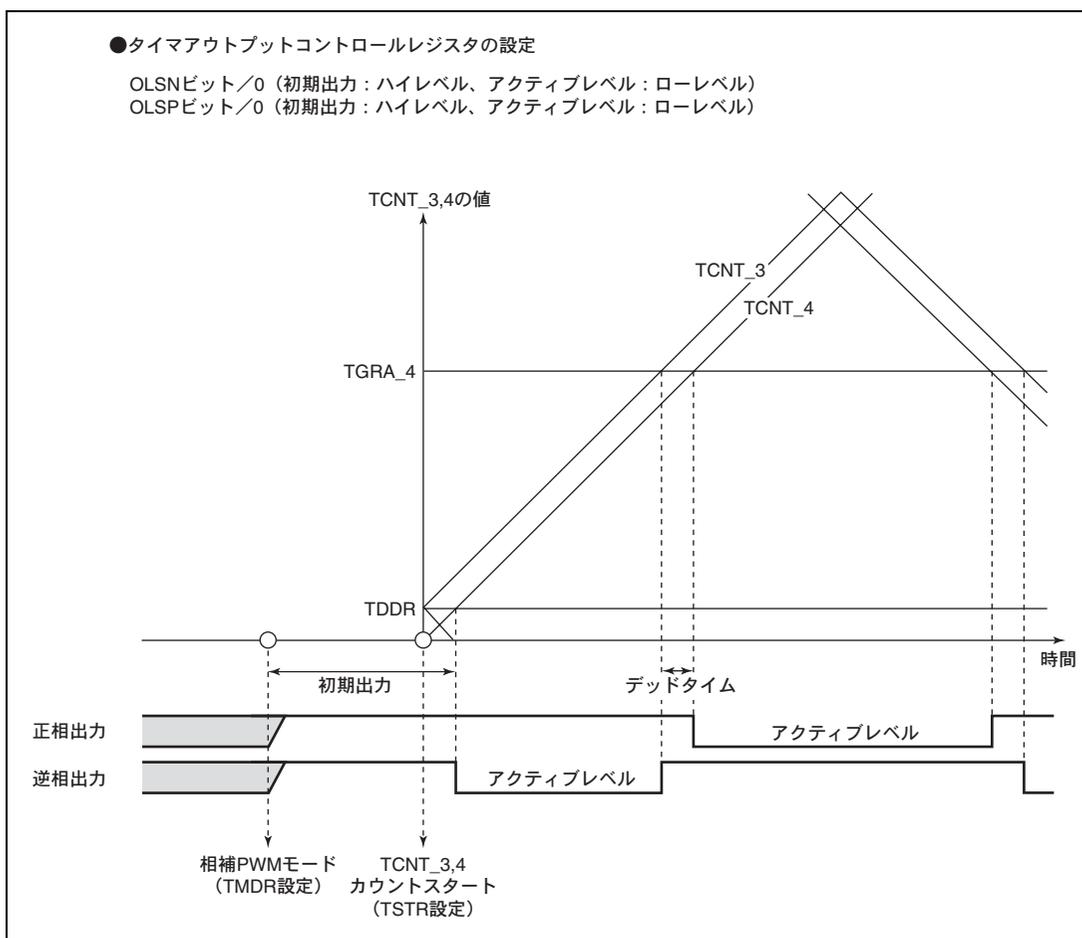


図 10.44 相補 PWM モードの初期出力例 (1)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

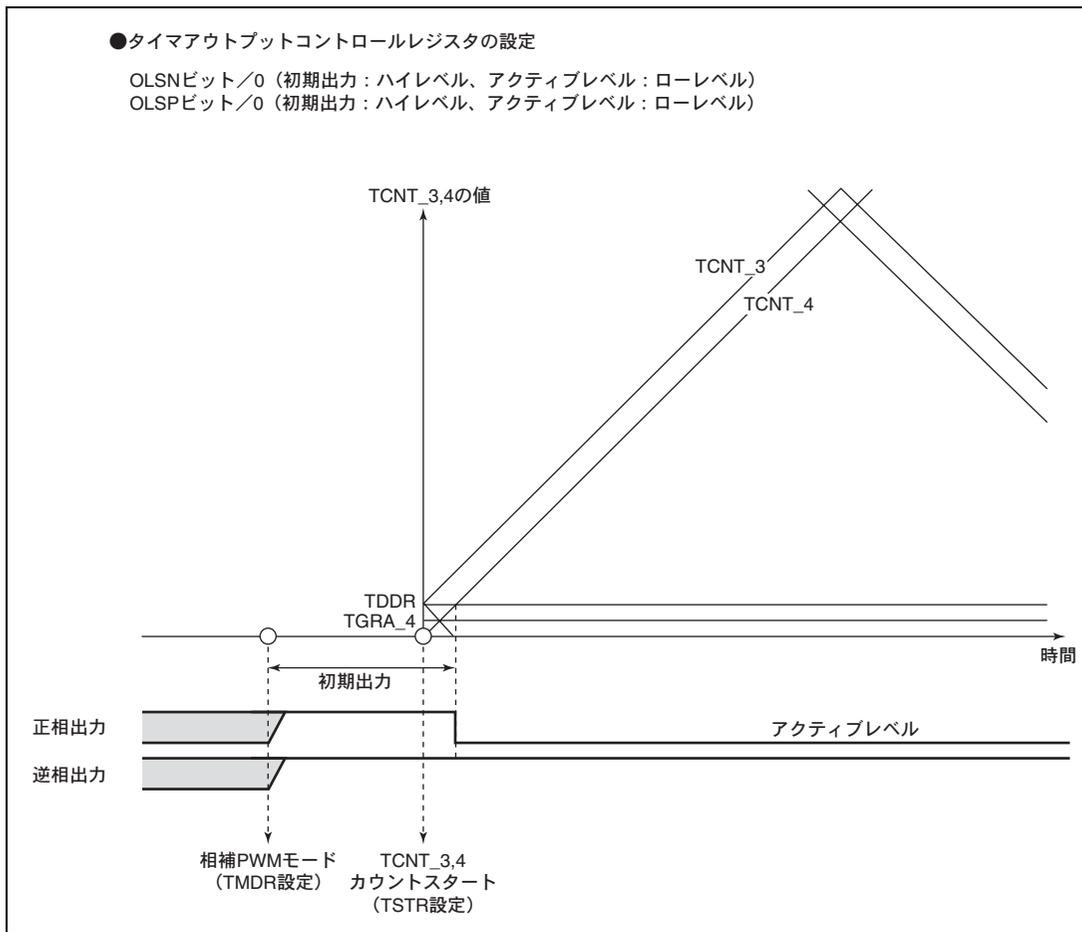


図 10.45 相補 PWM モードの初期出力例 (2)

(j) 相補 PWM モードの PWM 出力生成方法

相補 PWM モードでは、正相と逆相がノンオーバーラップ時間を持った PWM 波形を 3 相出力します。このノンオーバーラップ時間をデッドタイムと呼びます。

PWM 波形は、カウンタとデータレジスタのコンペアマッチが発生したとき、タイマアウトプットコントロールレジスタで選択した出力レベルが出力されることで生成されます。また、TCNTS がカウント動作する期間では、0~100%まで連続した PWM パルスを作るため、データレジスタの値とテンポラリレジスタの値が同時に比較されます。このとき、ON、OFF のコンペアマッチが発生するタイミングが前後することがありますが、デッドタイムを確保し正相/逆相の ON 時間が重ならないようにするため、各相を OFF するコンペアマッチが優先されます。

図 10.46~図 10.48 に相補 PWM モードの波形生成例を示します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

正相／逆相の OFF タイミングは、実線のカウンタとのコンペアマッチで生成され、ON タイミングは実線のカウンタからデッドタイム分遅れて動作している点線のカウンタとのコンペアマッチで生成されます。ここで、T1 期間では、逆相を OFF する a のコンペアマッチが最優先され、a より先に発生したコンペアマッチは無視されます。また、T2 期間では、正相を OFF する c のコンペアマッチが最優先され、c より先に発生したコンペアマッチは無視されます。

また、図 10.46 に示すように通常の場合のコンペアマッチは、 $a \rightarrow b \rightarrow c \rightarrow d$ (または $c \rightarrow d \rightarrow a' \rightarrow b'$) の順番で発生します。

コンペアマッチが $a \rightarrow b \rightarrow c \rightarrow d$ の順番からはずれる場合は、逆相の OFF されている時間がデッドタイムの 2 倍より短いため、正相が ON しないことを示します。または $c \rightarrow d \rightarrow a' \rightarrow b'$ の順番からはずれる場合は、正相の OFF されている時間がデッドタイムの 2 倍より短いため、逆相が ON しないことを示します。

図 10.47 に示すように a のコンペアマッチの次に c のコンペアマッチが先に発生した場合は、b のコンペアマッチを無視して d のコンペアマッチで、逆相を OFF します。これは、正相の ON タイミングである b のコンペアマッチより正相の OFF である c のコンペアマッチが先に発生することにより、正相を OFF することが優先されるためです (ゆえに正相は OFF から OFF のため波形は変化しません)。

同様に、図 10.48 に示す例では、c のコンペアマッチより前にテンポラリレジスタの新しいデータとのコンペアマッチ a' が発生しますが、正相を OFF する c が起こるまで他のコンペアマッチは無視されます。このため、逆相は ON しません。

このように、相補 PWM モードでは、OFF するタイミングのコンペアマッチが優先され、ON するタイミングのコンペアマッチが OFF より先に発生しても無視されます。

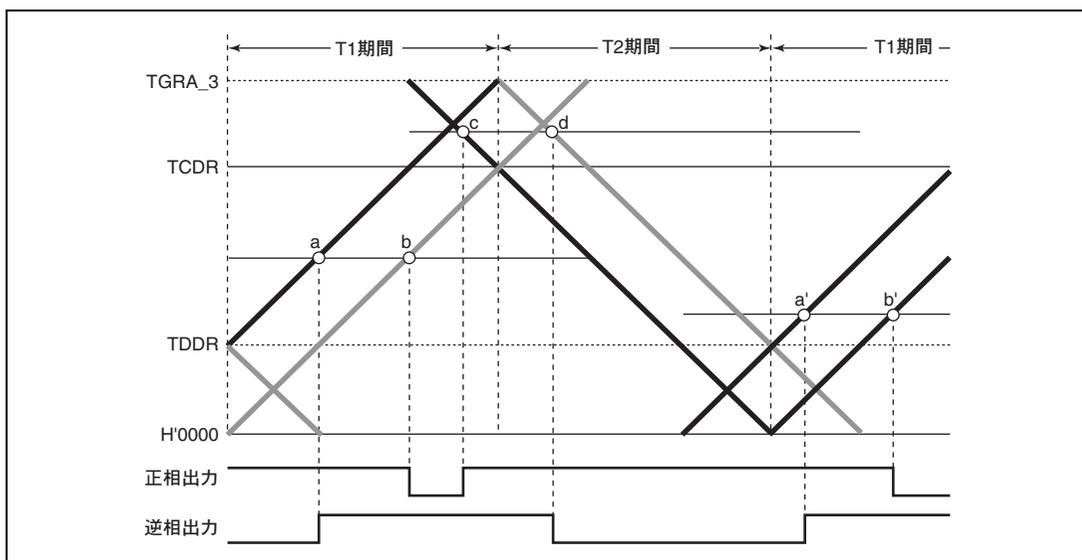


図 10.46 相補 PWM モード波形出力例 (1)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

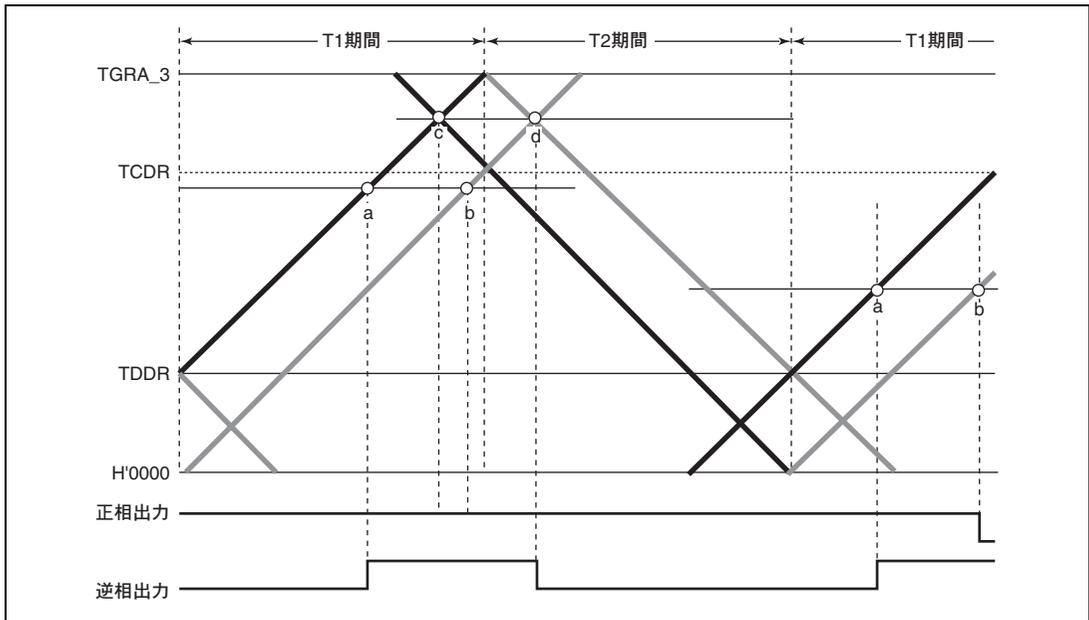


図 10.47 相補 PWM モード波形出力例 (2)

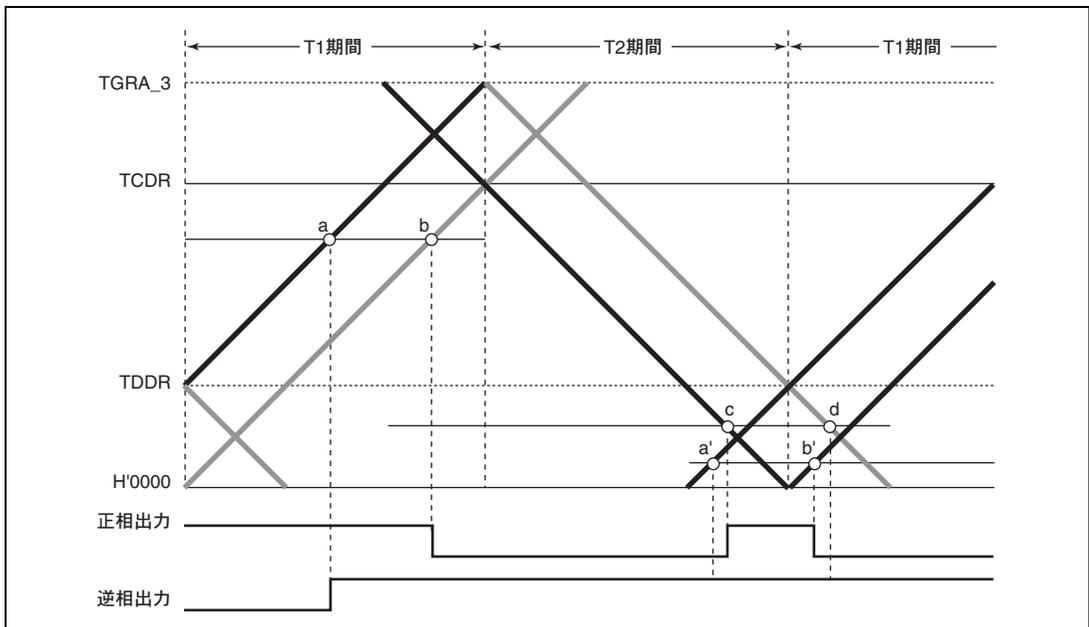


図 10.48 相補 PWM モード波形出力例 (3)

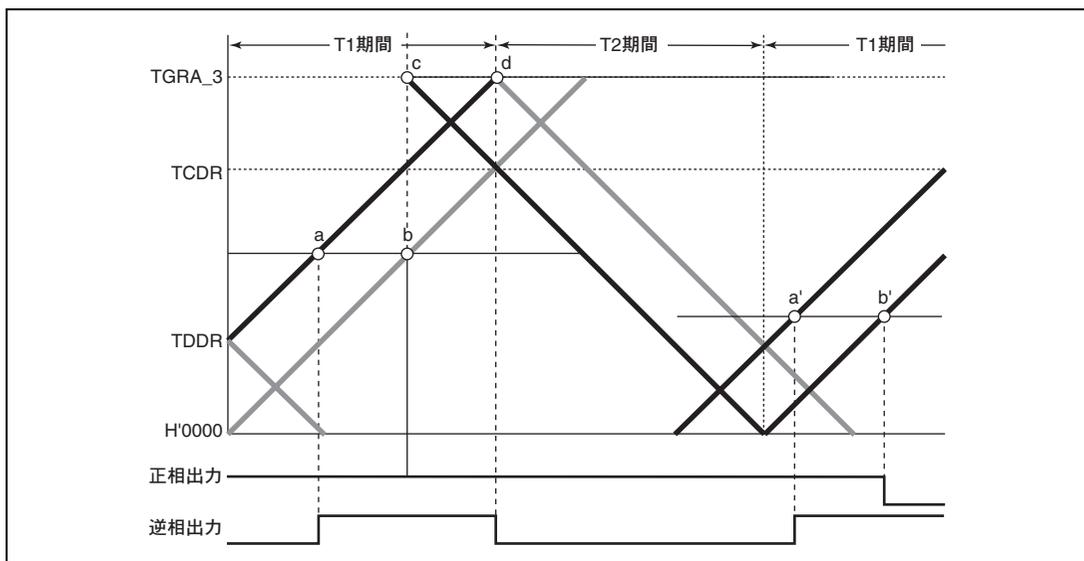


図 10.49 相補 PWM モード 0%、100%波形出力例 (1)

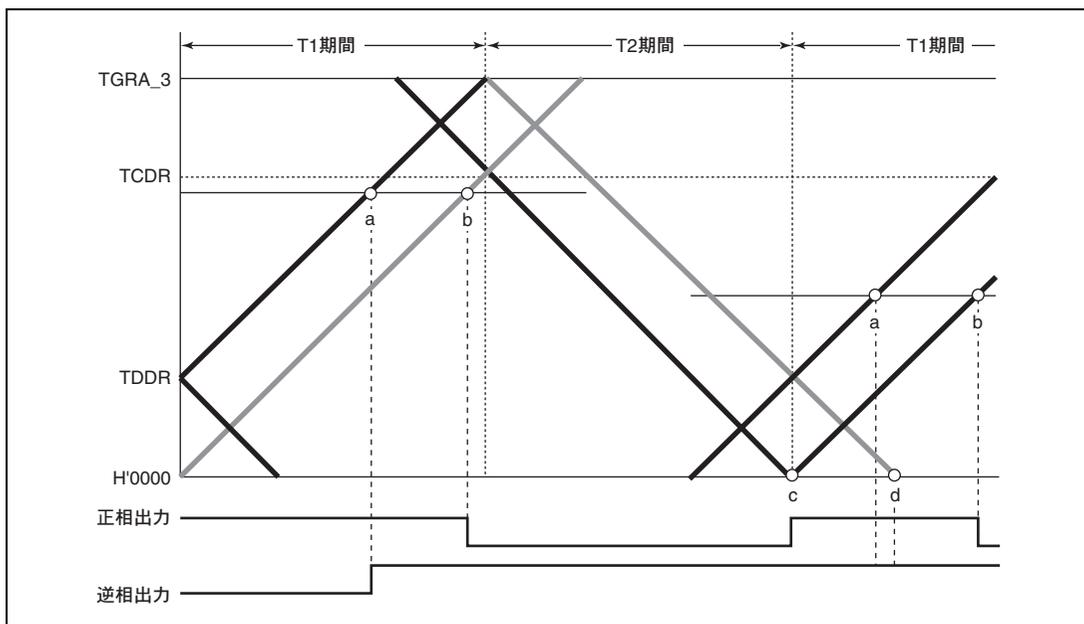


図 10.50 相補 PWM モード 0%、100%波形出力例 (2)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

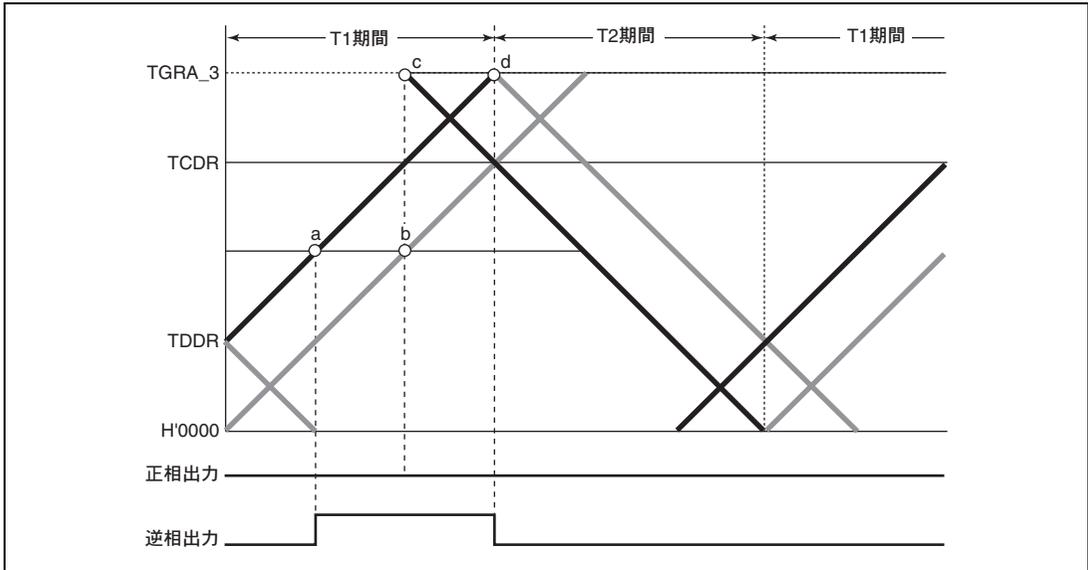


図 10.51 相補 PWM モード 0%、100%波形出力例 (3)

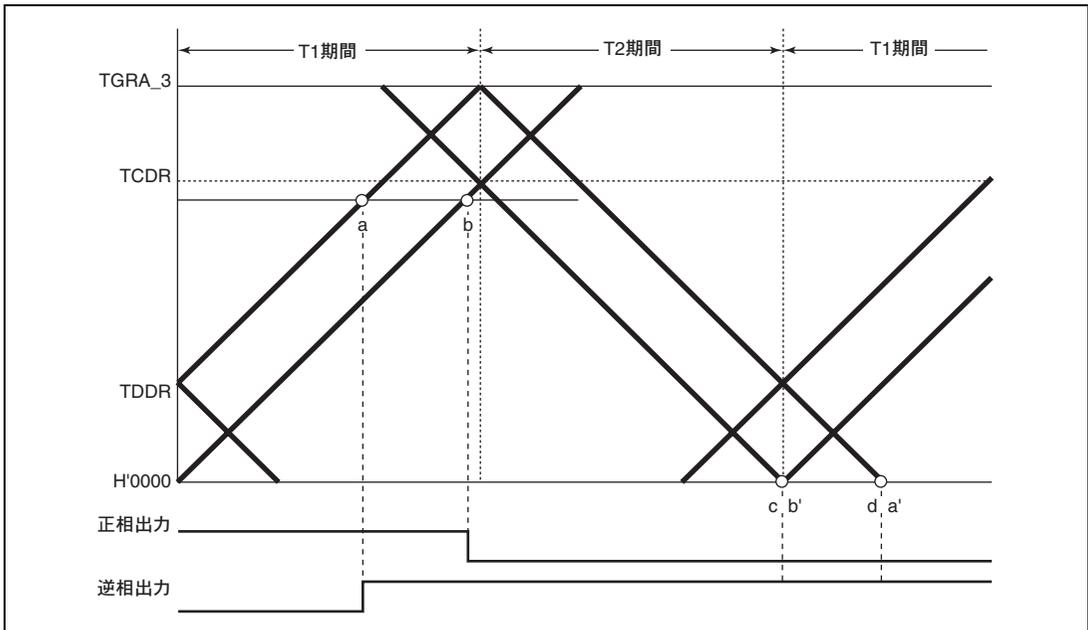


図 10.52 相補 PWM モード 0%、100%波形出力例 (4)

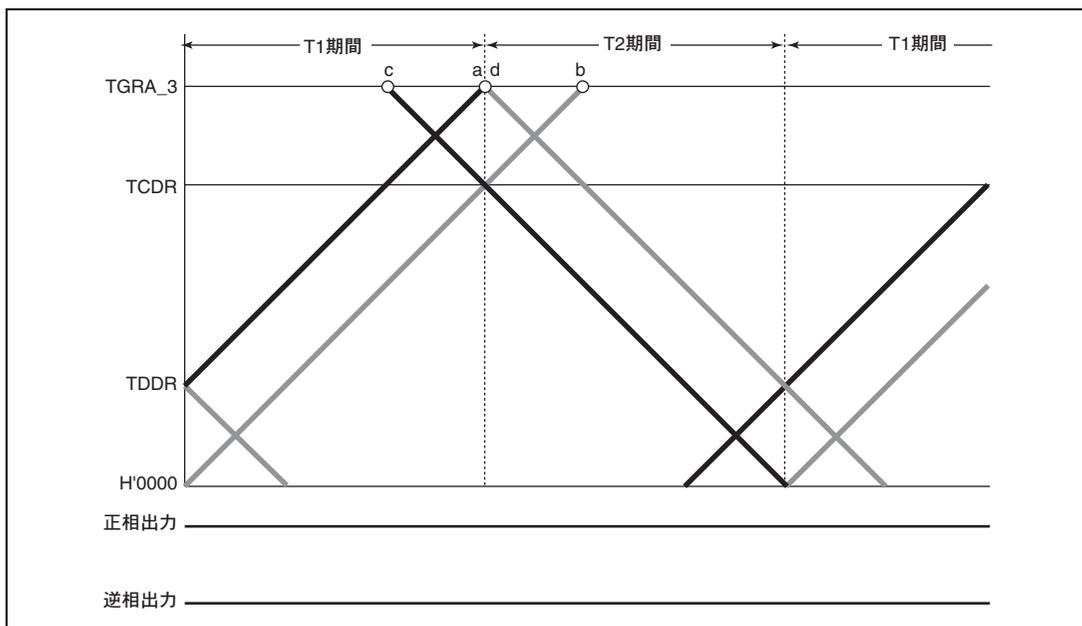


図 10.53 相補 PWM モード 0%、100%波形出力例 (5)

(k) 相補 PWM モードのデューティ 0%、100%出力

相補 PWM モードでは、デューティ 0%、100%を任意に出力可能です。図 10.49～図 10.53 に出力例を示します。

デューティ 100%出力は、データレジスタの値を H'0000 に設定すると出力されます。このときの波形は、正相が 100%ON 状態の波形です。また、デューティ 0%出力は、データレジスタの値を TGRA_3 の値と同じ値を設定すると出力されます。このときは、正相が 100%OFF 状態の波形です。

このとき、コンペアマッチは ON、OFF 同時に発生しますが、同じ相の ON するコンペアマッチと OFF するコンペアマッチが同時に発生すると、両方のコンペアマッチとも無視をされ波形は変化しません。

(l) PWM 周期に同期したトグル出力

相補 PWM モードでは、タイマアウトプットコントロールレジスタ (TOCR) の PSYE ビットを 1 にセットすることにより PWM キャリア周期に同期したトグル出力が可能です。トグル出力の波形例を図 10.54 に示します。

この出力は、TCNT_3 と TGRA_3 のコンペアマッチと TCNT4 と H'0000 のコンペアマッチでトグルを行います。

このトグル出力の出力端子は、TIOC3A 端子です。また、初期出力は 1 出力です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

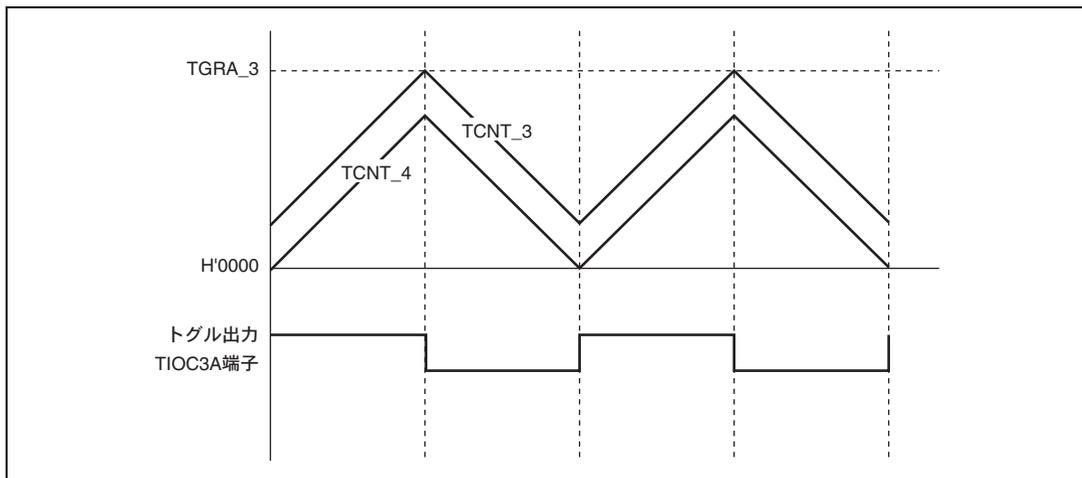


図 10.54 PWM 出力に同期したトグル出力波形例

(m) 他のチャネルによるカウンタクリア

相補 PWM モード時、タイマシンクロレジスタ (TSYR) により他のチャネルとの同期モードに設定し、またタイマコントロールレジスタ (TCR) の CCLR2~CCLR0 により同期クリアを選択することにより他のチャネルによる TCNT_3、TCNT_4 および TCNTS のクリアをすることが可能です。

図 10.55 に動作例を示します。

この機能を使うことによって、外部信号によるカウンタクリアおよび再スタートが可能です。

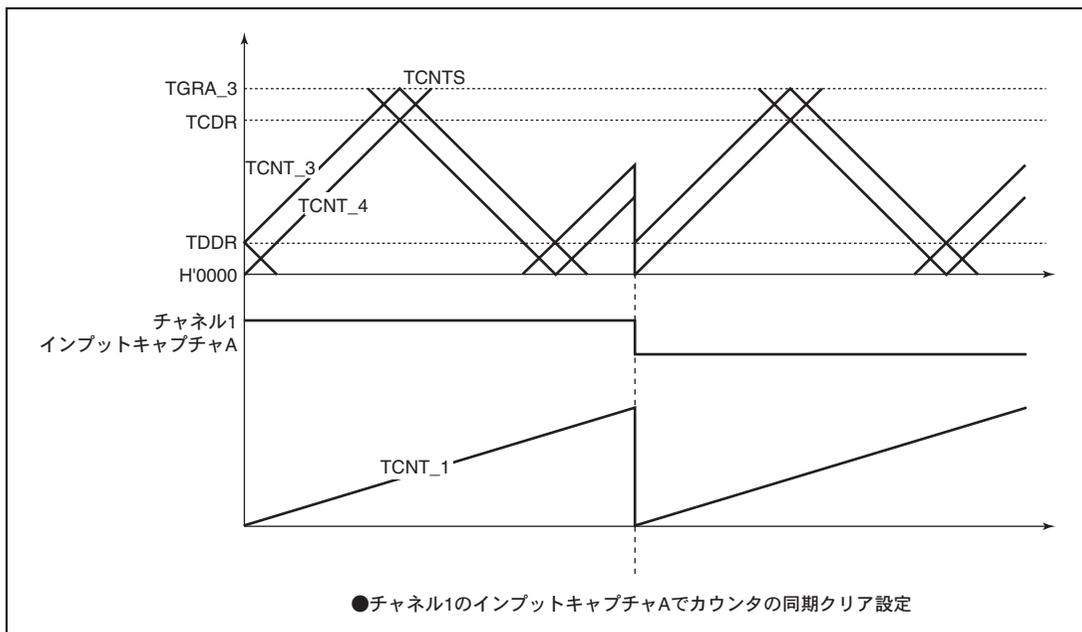


図 10.55 他のチャネルに同期したカウンタクリア

(n) 相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御

TWCR レジスタの WRE ビットを 1 に設定することにより、相補 PWM モードの谷の T_b 区間で同期カウンタクリアが起こった場合の初期出力を抑制することができます。これにより、同期カウンタクリア時の急激なデューティの変化を抑制することができます。

WRE ビットを 1 に設定することで初期出力を抑制することができるのは、同期クリアが図 10.56 の⑩、⑪のような谷の T_b 区間で入ってきたときのみです。それ以外のタイミングで同期クリアが起こった場合は、TOCR レジスタの OLS ビットで設定した初期値が出力されます。また、谷の T_b 区間であっても、図 10.56 の①で示すカウンタスタート直後の初期出力期間で同期クリアが起こった場合には、初期出力の抑制は行いません。

初期出力を抑制する場合、コンペアレジスタ TGRB_3、TGRA_4、TGRB_4 のすべてが、デッドタイムデータレジスタ TDDR の 2 倍以上になるように設定してください。TDDR が 2 倍未満の状態同期クリアすると、PWM 出力のデッドタイムが短くなる（消失）、もしくは、初期出力の抑止期間中に PWM 逆相出力から、不正なアクティブレベルが出力される場合があります。詳細は、「10.7.23 相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御における注意事項」を参照してください。

本機能は MTU2、MTU2S のどちらでも使用することができます。MTU2、MTU2S のカウンタクリア要因はそれぞれ、MTU2 では MTU2 のチャンネル 0~2 からの同期クリア、MTU2S では MTU2 のチャンネル 0~2 のフラグセット（コンペアマッチ/インプットキャプチャ）です。

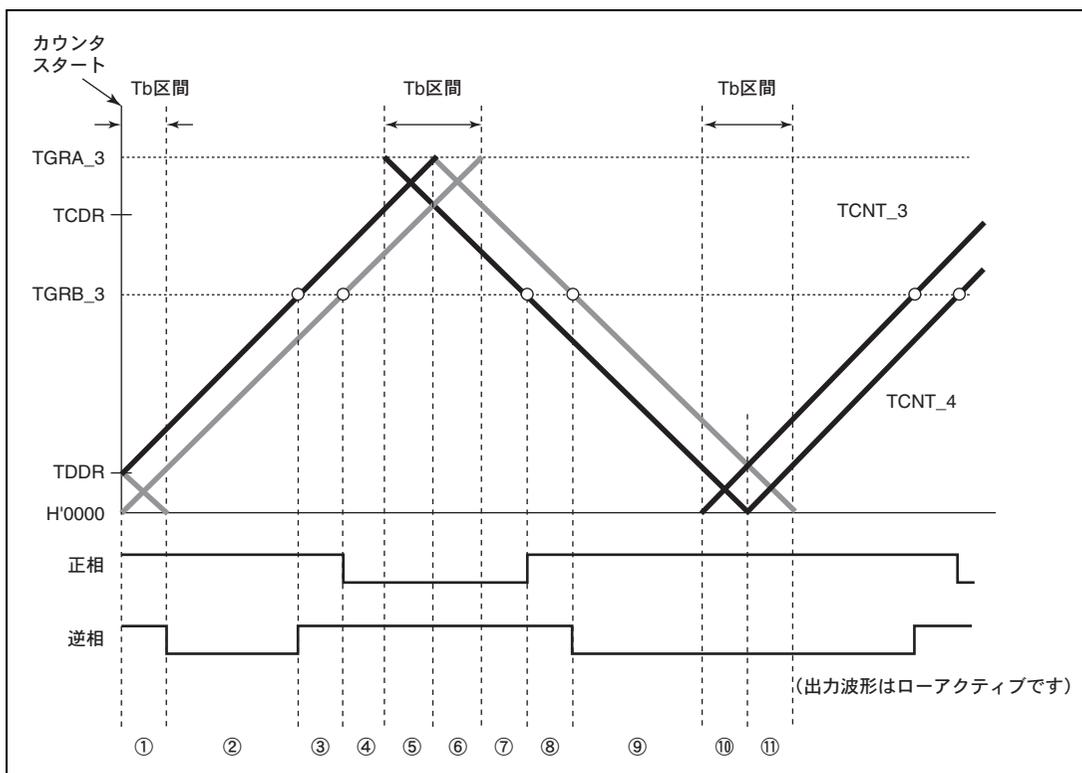


図 10.56 同期カウンタクリアタイミング

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

● 相補PWMモードでの同期カウンタクリア時出力波形制御の設定手順例

相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御の設定手順例を図 10.57 に示します。

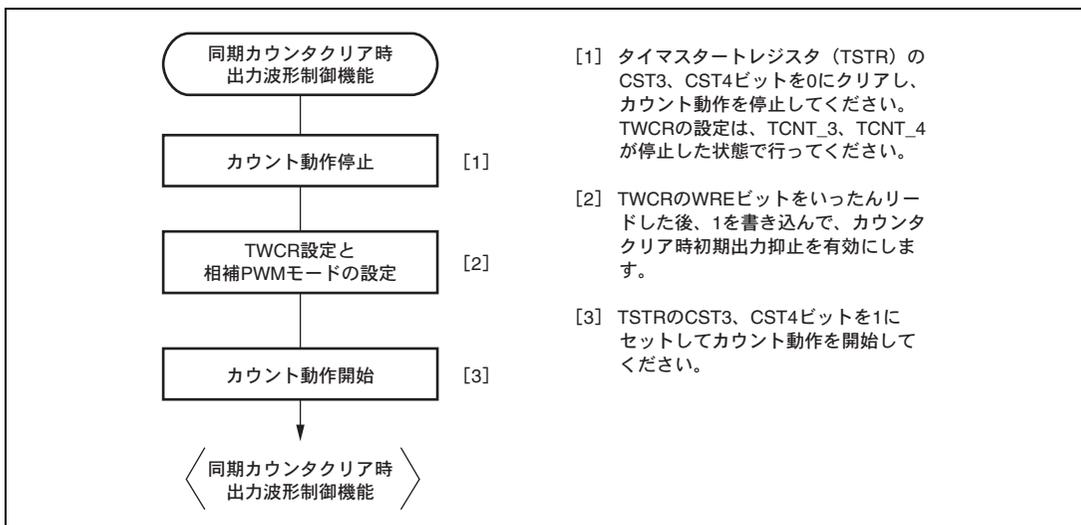


図 10.57 相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御の設定手順例

● 相補PWMモードでの同期カウンタクリア時出力波形制御動作例

図 10.58～図 10.61 に、TWCR の WRE ビットを 1 に設定した状態で MTU2 を相補 PWM 動作をさせ、同期カウンタクリアをした場合の動作例を示します。ここで、図 10.58～図 10.61 の同期カウンタクリアのタイミングは、それぞれ図 10.56 の③、⑥、⑧、⑪で示したタイミングです。

この例は、MTU2S では TWCR の SCC ビットを 0、WRE ビットを 1 に設定した状態で MTU2S を相補 PWM 動作させ、同期カウンタクリアをした場合に相当します。

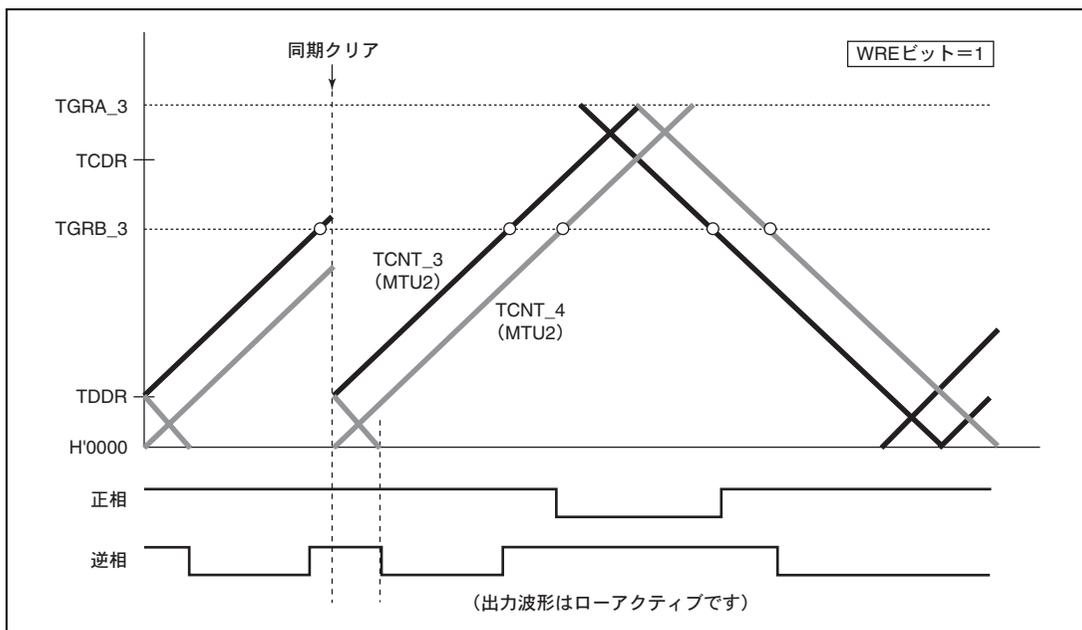


図 10.58 アップカウント中のデッドタイム時に同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング③、MTU2 の TWCR レジスタの WRE ビット=1)

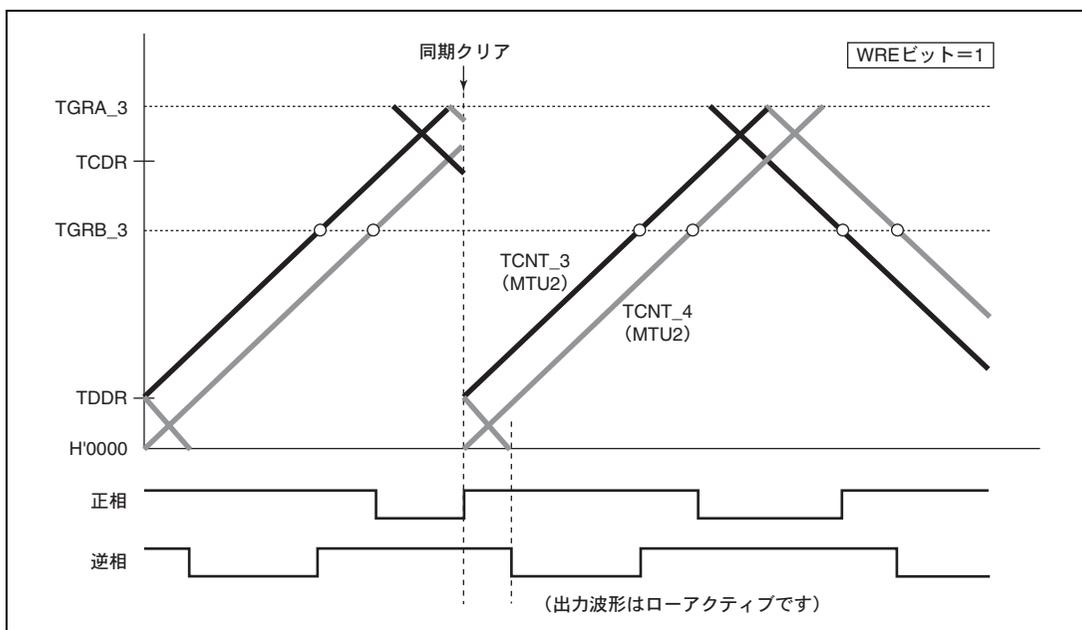


図 10.59 山の Tb 区間で同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング⑥、MTU2 の TWCR レジスタの WRE ビット=1)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

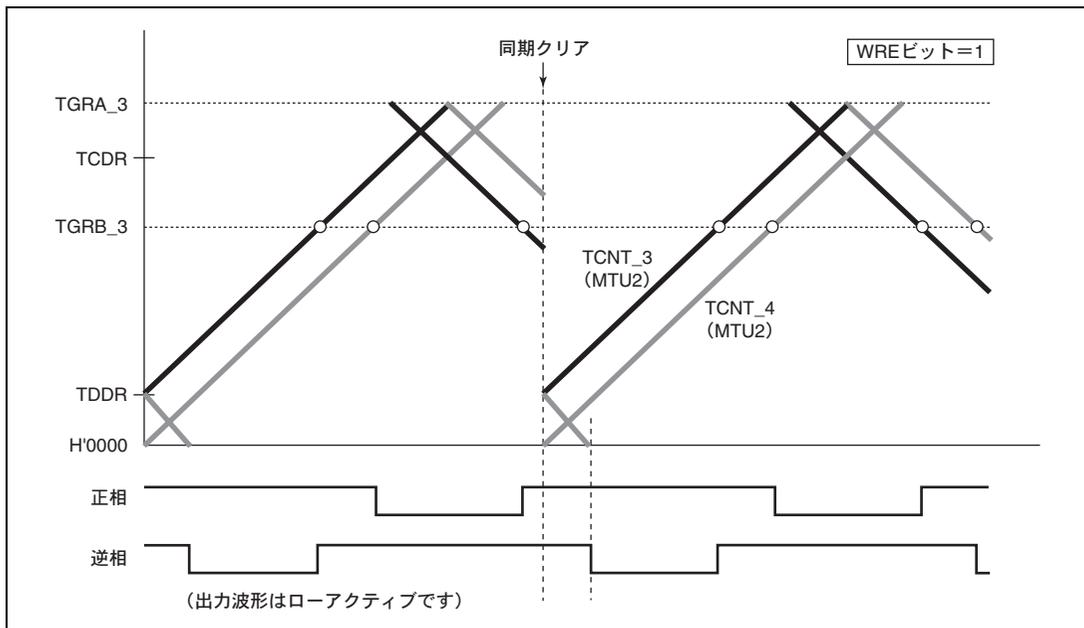


図 10.60 ダウンカウント中のデッドタイム時に同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング⑧、TWCR レジスタの WRE ビット=1)

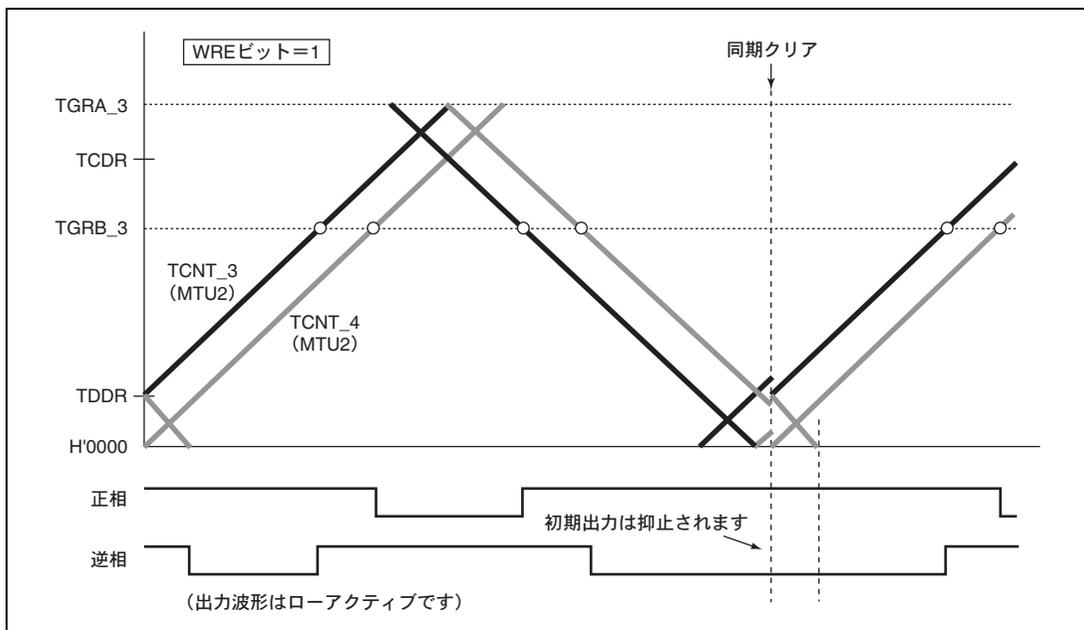


図 10.61 谷の Tb 区間で同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング⑩、TWCR レジスタの WRE ビット=1)

(o) MTU2-MTU2S カウンタ同期クリアの抑止機能

MTU2S では、TWCRCR レジスタの SCC ビットを 1 に設定することにより、MTU2 からの同期クリアを抑止することができます。

SCC ビットの設定によって MTU2 からの同期クリアが抑止できるのは、図 10.62 で示す区間です。

また、本機能を使用する際は、MTU2S を相補 PWM モードに設定してください。

MTU2 からの同期クリアについての詳細は、「10.4.10 (2) MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリア (MTU2-MTU2S カウンタ同期クリア)」を参照してください。

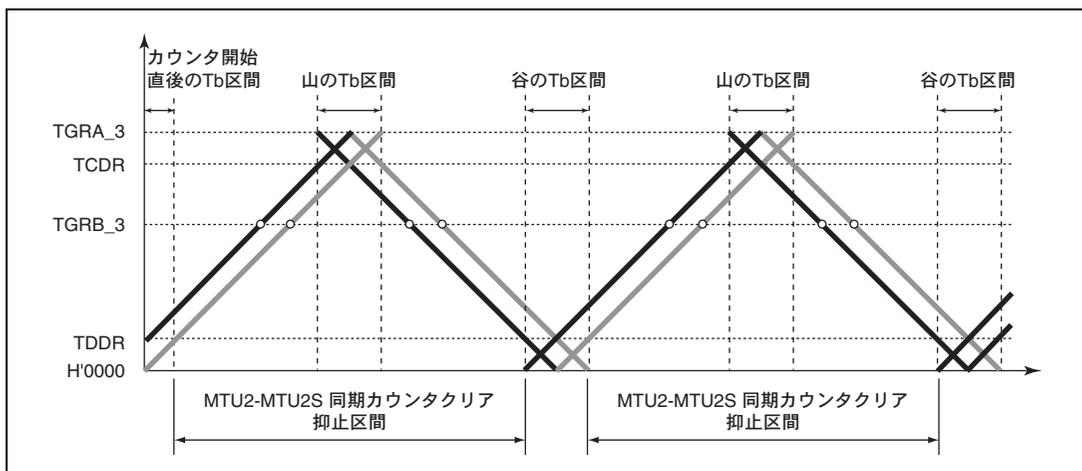


図 10.62 TWCRCR の SCC ビットセットによる、MTU2-MTU2S 同期クリア抑止区間

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

• MTU2-MTU2S同期カウンタクリア抑止機能の設定手順例

MTU2-MTU2S 同期カウンタクリア抑止機能の設定手順例を図 10.63 に示します。

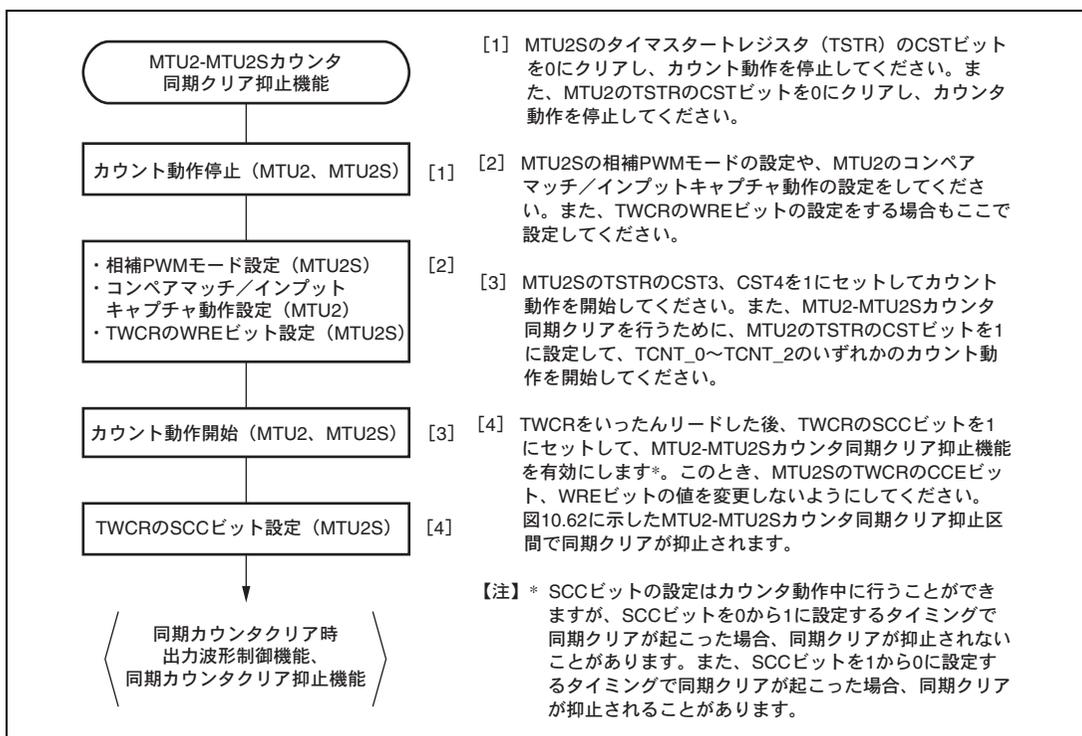


図 10.63 MTU2-MTU2S 同期カウンタクリア抑止機能の設定手順例

• MTU2-MTU2S同期カウンタクリア抑止機能の動作例

図 10.64~図 10.67 に、MTU2S の TWCR の SCC ビットを 1 に設定して MTU2S を相補 PWM 動作をさせ、MTU2-MTU2S カウンタ同期クリア抑止機能を有効にした場合の動作例を示します。ここで、図 10.64~図 10.67 の同期カウンタクリアのタイミングは、それぞれ図 10.56 の③、⑥、⑧、⑪で示したタイミングです。また、この例では MTU2S の TWCR の WRE ビットは 1 に設定しています。

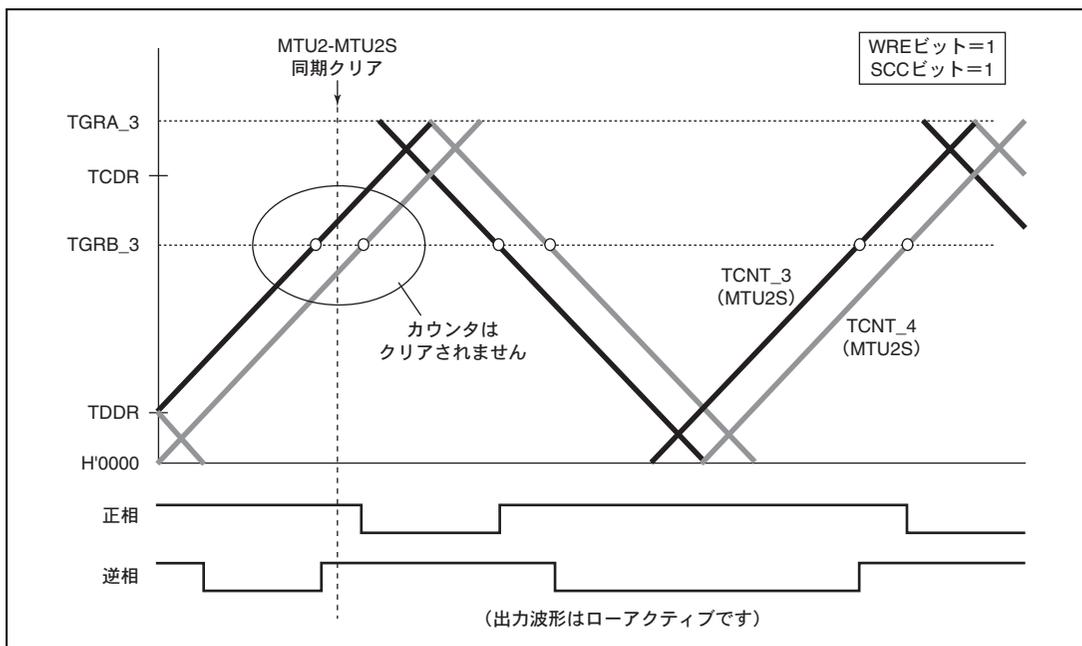


図 10.64 アップカウント中のデッドタイム時に同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング③、MTU2S の TWCR レジスタの WRE ビット=1、SCC ビット=1)

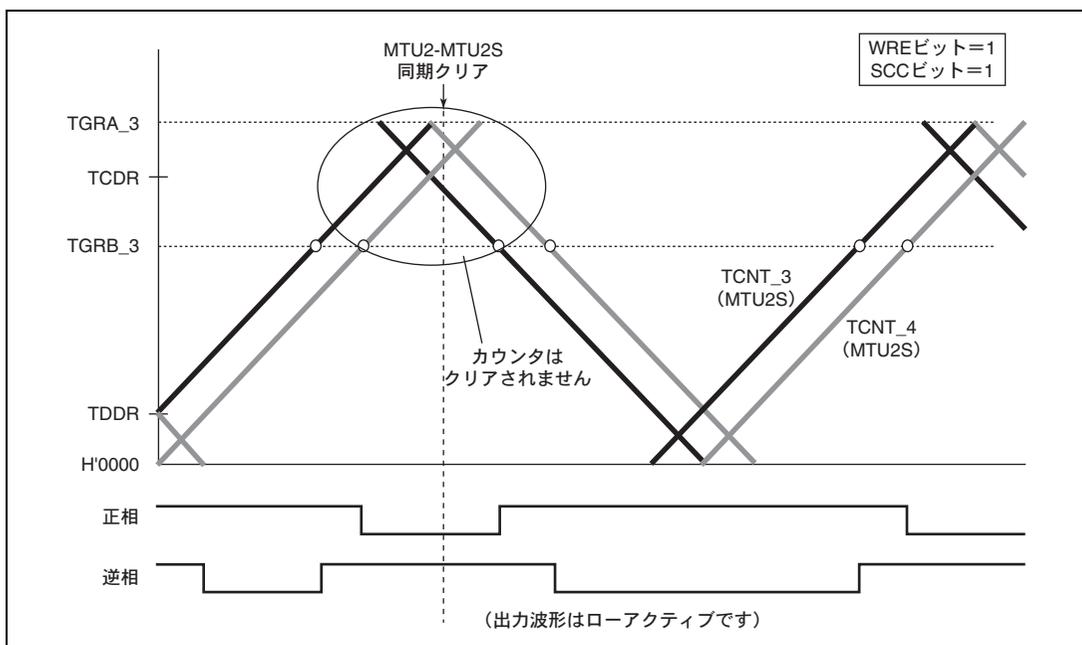


図 10.65 山の Tb 区間で同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング⑥、MTU2S の TWCR レジスタの WRE ビット=1、SCC ビット=1)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

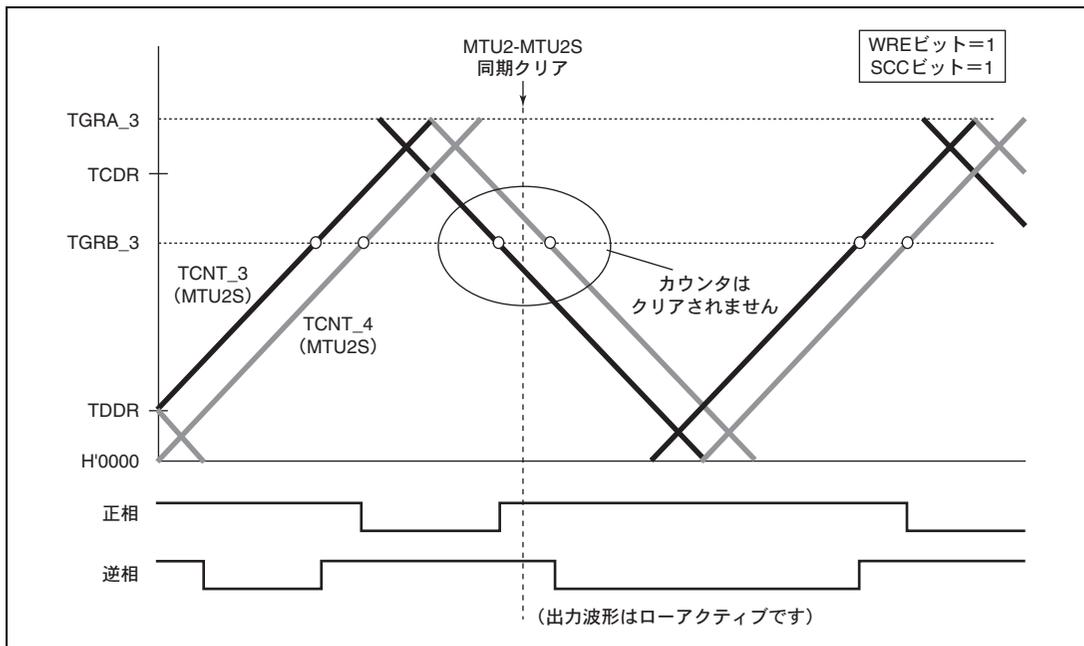


図 10.66 ダウンカウント中のデッドタイム時に同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング⑧、MTU2S の TWCR レジスタの WRE ビット=1、SCC ビット=1)

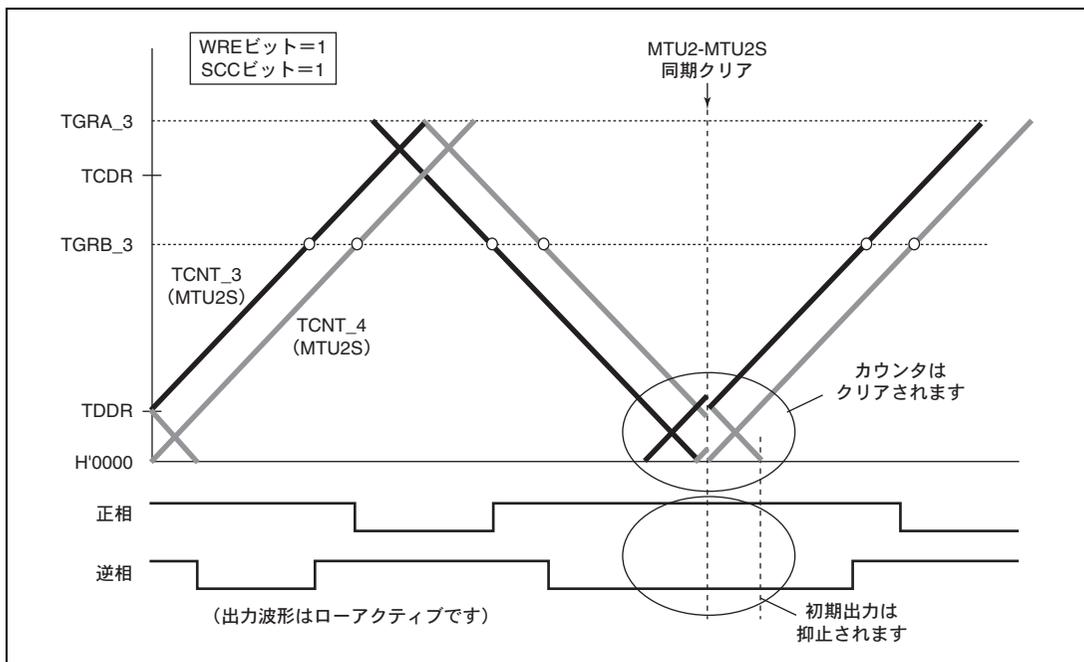


図 10.67 谷の Tb 区間で同期クリアが発生した場合
(図 10.56 のタイミング⑩、MTU2S の TWCR レジスタの WRE ビット=1、SCC ビット=1)

(p) TGRA_3 のコンペアマッチによるカウンタクリア

相補 PWM モードでは、タイマ波形コントロールレジスタ (TWCR) の CCE ビットを設定することにより、TGRA_3 のコンペアマッチで TCNT_3、TCNT_4 および TCNTS をクリアすることが可能です。

図 10.68 に動作例を示します。

- 【注】
1. 相補 PWM モード 1 (山で転送) でのみ使用してください。
 2. 他のチャネルとの同期クリア機能に設定しないでください。(タイマシンクロレジスタ (TSYR) の SYNC0~SYNC4 ビットを 1、タイマシンクロクリアレジスタ (TSYCR) の CE0A/B/C/D、CE1A/B/C/D ビットを 1 に設定しないでください)
 3. PWM デューティは、H'0000 を設定しないでください。
 4. タイマアウトプットコントロールレジスタ 1 (TOCR1) の PSYE ビットを 1 に設定しないでください。

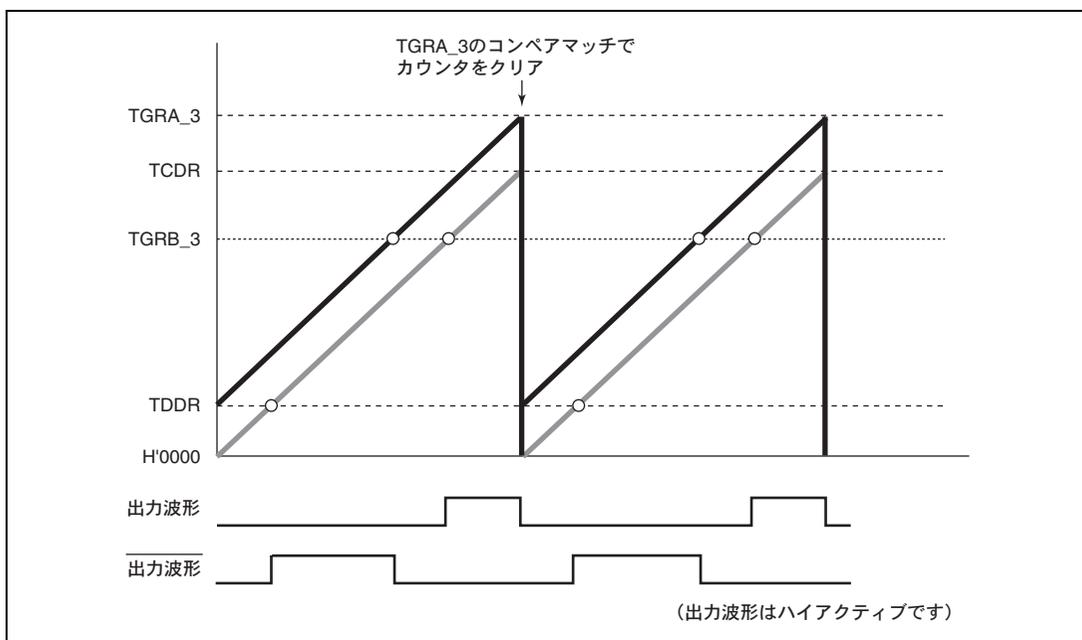


図 10.68 TGRA_3 のコンペアマッチにおけるカウンタクリアの動作例

(q) AC 同期モータ (ブラシレス DC モータ) の駆動波形出力例

相補 PWM モードでは、タイマゲートコントロールレジスタ (TGCR) を使ってブラシレス DC モータを簡単に制御することができます。図 10.69~図 10.72 に TGCR を使用したブラシレス DC モータの駆動波形例を示します。

3 相ブラシレス DC モータの出力相の切り替えに、ホール素子などで検出した外部信号で行う場合、TGCR の FB ビットを 0 に設定します。この場合、磁極位置を示す外部信号をチャンネル 0 のタイマ入力端子 TIOC0A、TIOC0B、TIOC0C 端子に入力します (PFC で設定してください)。TIOC0A、TIOC0B、TIOC0C 端子の 3 つの端子にエッジが発生すると、出力の ON/OFF が自動的に切り替わります。

FB ビットが 1 の場合は、TGCR の UF、VF、WF ビットの各ビットに 0 または 1 を設定すると、出力の ON/OFF が切り替わります。

駆動波形の出力は、相補 PWM モードの 6 相出力端子から出力されます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

この6相出力はNビットまたはPビットを1に設定することにより、ON出力時、相補PWMモードの出力を使用し、チョッピング出力を行うことが可能です。NビットまたはPビットが0の場合は、レベル出力になります。

また、6相出力のアクティブレベル（ON出力時レベル）は、NビットおよびPビットの設定にかかわらず、タイマアウトプットコントロールレジスタ（TOCR）のOLSNビット、OLSPビットで設定できます。

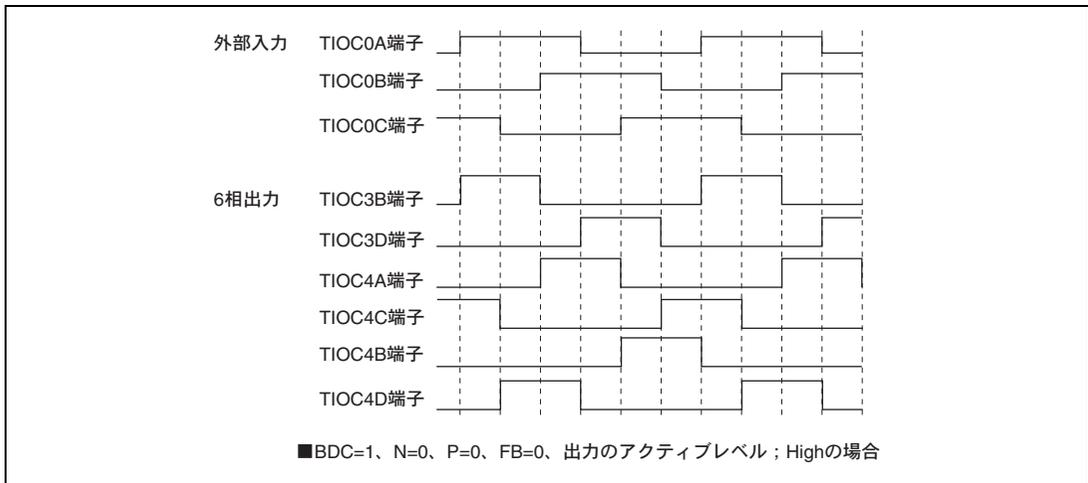


図 10.69 外部入力による出力相の切り替え動作例 (1)

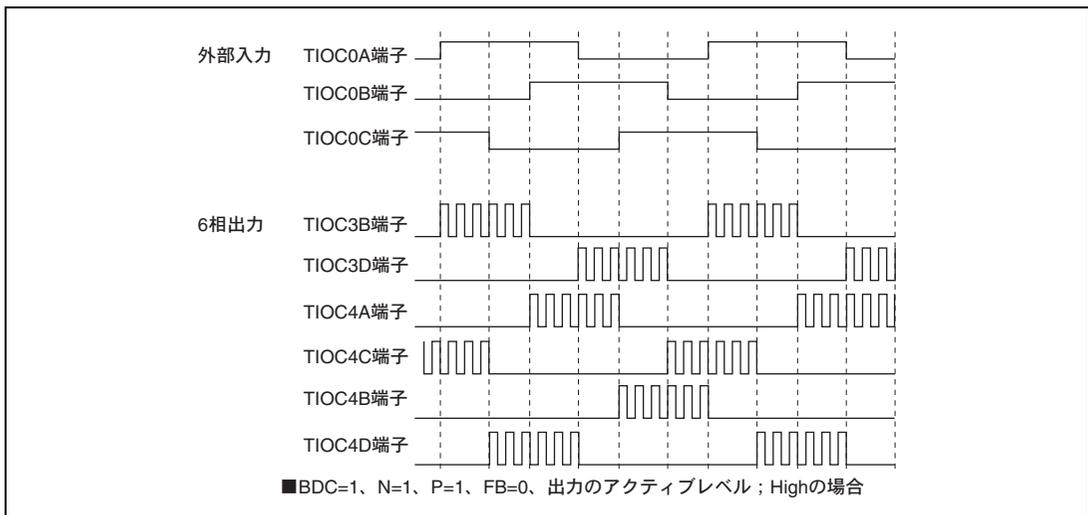


図 10.70 外部入力による出力相の切り替え動作例 (2)

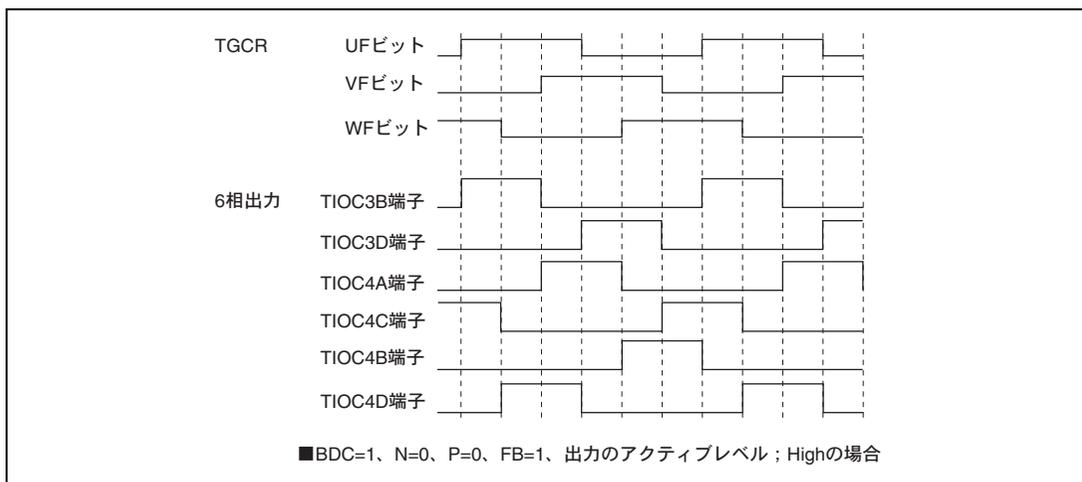


図 10.71 UF、VF、WF ビット設定による出力相の切り替え動作例 (1)

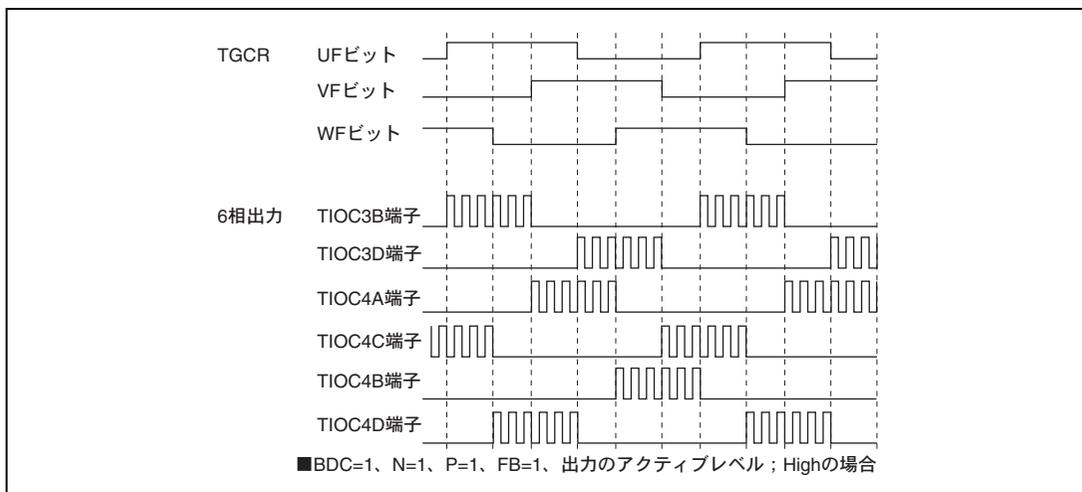


図 10.72 UF、VF、WF ビット設定による出力相の切り替え動作例 (2)

(r) A/D 変換開始要求の設定

相補 PWM モード時、A/D 変換の開始要求は TGRA_3 のコンペアマッチ、TCNT_4 のアンダフロー（谷）、チャンネル 3、4 以外のチャンネルのコンペアマッチを使用して行うことが可能です。

TGRA_3 のコンペアマッチを使用して開始要求を設定すると、TCNT_3 の山で A/D 変換をスタートさせることができます。

A/D 変換の開始要求は、タイマインタラプトイネーブルレジスタ (TIER) の TTGE ビットを 1 にセットすることで設定できます。TCNT_4 のアンダフロー（谷）の A/D 変換の開始要求は、TIER_4 の TTGE2 ビットを 1 にセットすることで設定できます。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(3) 相補 PWM モードの割り込み間引き機能

チャンネル 3 とチャンネル 4 の TGIA_3 (山の割り込み)、および TCIV_4 (谷の割り込み) は、タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) を設定することにより、最大で 7 回まで割り込みを間引くことが可能です。

タイマバッファ転送レジスタ (TBTER) を設定することにより、バッファレジスタからテンポラリレジスタ/コンペアレジスタへの転送を連動して間引くことが可能です。バッファレジスタとの連動については、「(c) 割り込み間引きと連動したバッファ転送制御」を参照してください。

タイマ A/D 変換要求コントロールレジスタ (TADCR) を設定することにより、A/D 変換開始要求ディレイド機能の A/D 変換開始要求を連動して間引くことが可能です。A/D 変換開始要求ディレイド機能との連動については「10.4.9 A/D 変換開始要求ディレイド機能」を参照してください。

タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) の設定は、TIER_3、TIER_4 レジスタの設定で TGIA_3 と TCIV_4 割り込み要求を禁止した状態、かつコンペアマッチによる TGFA_3、TCFV_4 フラグセットが発生しない状態で行ってください。また、間引き回数の変更前に、必ず T3AEN、T4VEN ビットを 0 にして、間引きカウンタをクリアしてください。

(a) 割り込み間引き機能の設定手順例

割り込み間引き機能の設定手順例を図 10.73 に示します。また、割り込み間引き回数の変更可能期間を図 10.74 に示します。

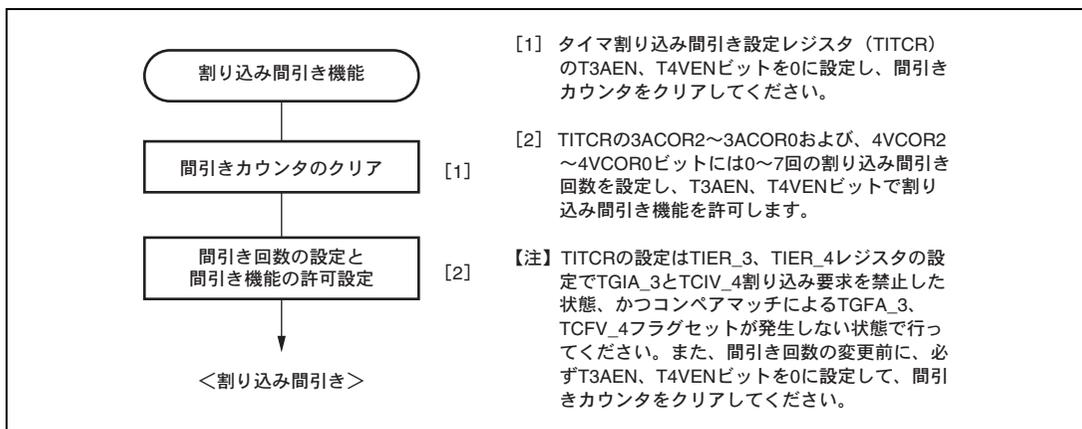


図 10.73 割り込み間引き機能の設定手順例

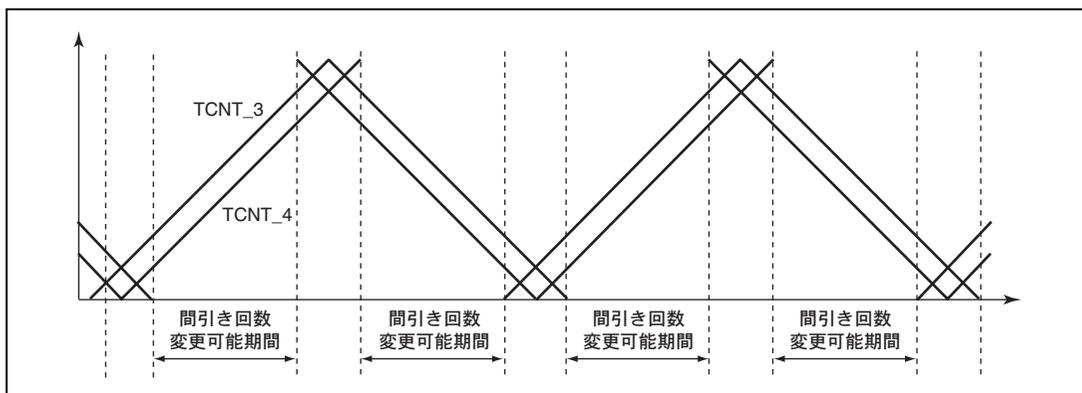


図 10.74 割り込み間引き回数の変更可能期間

(b) 割り込み間引き機能の動作例

タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) の 3ACOR ビットで割り込みの間引き回数を 3 回に設定し、T3AEN ビットを 1 に設定した場合の、TGIA_3 割り込み間引きの動作例を図 10.75 に示します。

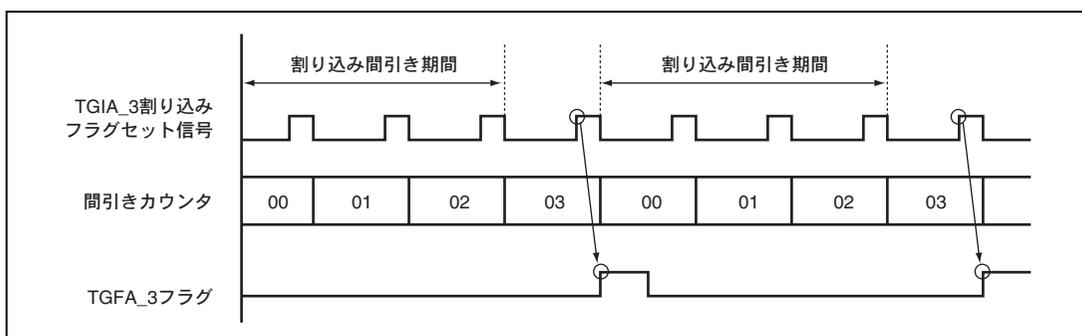


図 10.75 割り込み間引き機能の動作例

(c) 割り込み間引きと連動したバッファ転送制御

タイマバッファ転送設定レジスタ (TBTER) レジスタの BTE1、BTE0 ビットを設定することで、相補 PWM モード時、バッファレジスタからテンポラリレジスタへのバッファ転送をする／しない、または割り込み間引きと連動する／しないを選択することが可能です。

バッファ転送を抑制する設定 (BTE1=0、BTE0=1) にした場合の動作例を図 10.76 に示します。設定期間中は、バッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送を行いません。

バッファ転送を割り込み間引きと連動する設定 (BTE1=1、BTE0=0) にした場合の動作例を図 10.77 に示します。この設定にした場合は、バッファ転送許可期間以外ではバッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送を行いません。

なお、タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) の T3AEN ビットを 1 に設定した場合、T4VEN ビットを 1 に設定した場合、T3AEN/T4VEN ビットを 1 に設定した場合で、それぞれバッファ転送許可期間が異なります。TITCR の T3AEN、T4VEN ビットの設定とバッファ転送許可期間の関係を図 10.78 に示します。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

【注】 本機能は、割り込み間引き機能と組み合わせて使用してください。

割り込み間引きが禁止のとき（タイマ割り込み間引き設定レジスタ（TITCR）の T3AEN、T4VEN ビットを 0 に設定したとき、または TITCR の間引き回数設定ビット（3ACOR、4VCOR）を 0 に設定したとき）は、必ずバッファ転送を割り込み間引きと連動しない設定（タイマバッファ転送設定レジスタ（TBTER）の BTE1 を 0 に設定）してください。

割り込み間引きが禁止のときに、バッファ転送を割り込み間引きと連動する設定にした場合、バッファ転送は行われません。

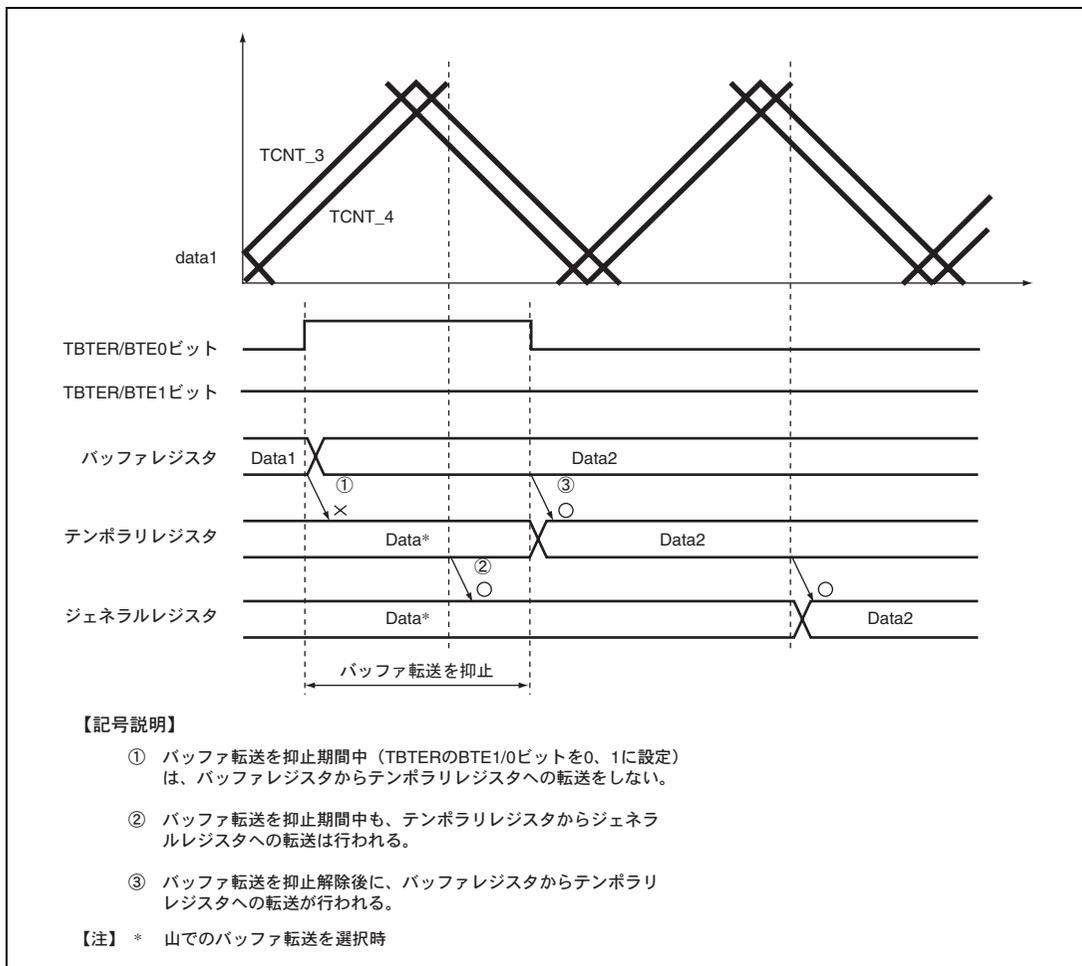


図 10.76 バッファ転送を抑制する設定（BTE1=0、BTE0=1）にした場合の動作例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

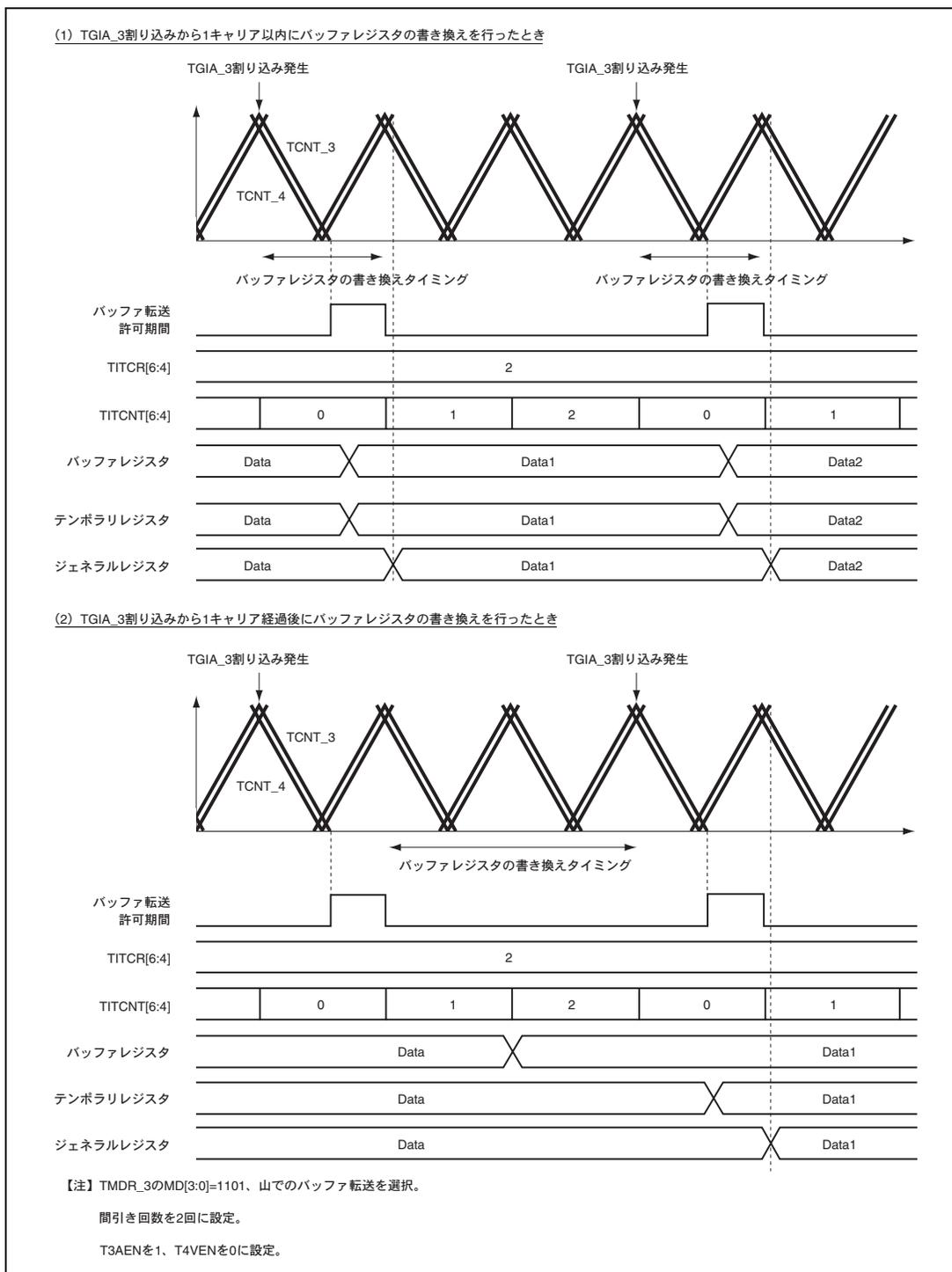


図 10.77 バッファ転送を割り込み間引きと連動する設定 (BTE1=1、BTE0=0) にした場合の動作例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

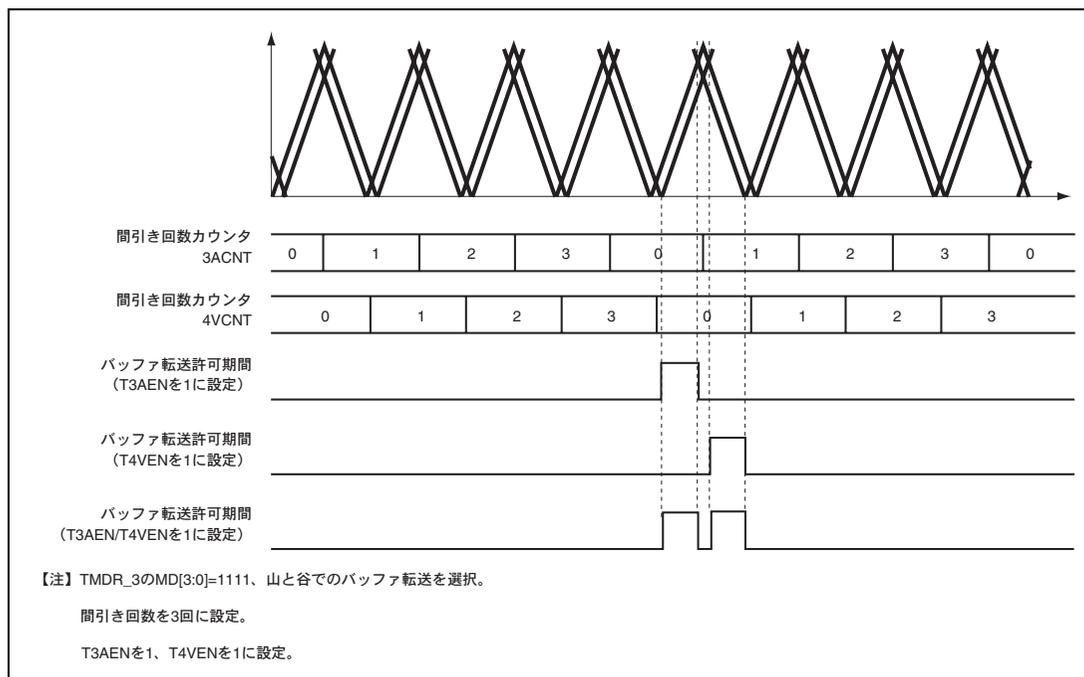


図 10.78 タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) の T3AEN、T4VEN ビットの設定とバッファ転送許可期間の関係

(4) 相補 PWM モードの出力保護機能

相補 PWM モードの出力は、次の保護機能をもっています。

(a) レジスタ、カウンタの誤書き込み防止機能

相補 PWM モードで使用するレジスタ、カウンタのうち常に書き換えを行うバッファレジスタを除くモードレジスタ、コントロールレジスタ、コンペアレジスタおよびカウンタは、タイマリードライトイネーブルレジスタ (TRWER) の RWE ビットの設定により CPU からのアクセスの許可/禁止を選択することが可能です。対象となるレジスタはチャンネル 3 および 4 のレジスタの一部が対象となっており、次のレジスタに適用されます。

TCR_3 および TCR_4、TMDR_3 および TMDR_4、TIORH_3 および TIORH_4、TIORL_3 および TIORL_4、TIER_3 および TIER_4、TCNT_3 および TCNT_4、TGRA_3 および TGRA_4、TGRB_3 および TGRB_4、TOER、TOCR、TGCR、TCDR、TDDR 計 21 レジスタ

この機能で、モードレジスタ、コントロールレジスタやカウンタを CPU からアクセス禁止に設定することにより、CPU の暴走による誤書き込みを防止することが可能です。アクセス禁止状態では、対象レジスタの読み出し時は不定値が読み出され、書き込みは無効です。

(b) 外部信号による PWM 出力の停止機能

6 相 PWM 出力端子は、指定した外部信号が入力されることにより出力端子を自動的にハイインピーダンス状態にすることが可能です。

詳細は、「第 12 章 ポートアウトプットイネーブル (POE)」を参照してください。

(c) 発振停止時の PWM 出力の停止機能

6 相 PWM 出力端子は、本 LSI に入力されているクロックが停止したことを検出して出力端子を自動的にハイインピーダンス状態になります。ただし、クロックが再発振を開始すると端子の状態は、保証されません。

詳細は、「4.7 発振停止検出機能」を参照してください。

10.4.9 A/D 変換開始要求ディレイド機能

チャンネル 4 のタイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR)、タイマ A/D 起動要求用周期レジスタ (TADCORA_4、TADCORB_4)、タイマ A/D 起動要求用周期バッファレジスタ (TADCOBRA_4、TADCOBRB_4) を設定することで、A/D 変換の開始要求を行うことが可能です。

A/D 変換開始要求ディレイド機能は、TCNT_4 と TADCORA_4、TADCORB_4 を比較し、TCNT_4 と TADCORA_4、TADCORB_4 が一致したとき、それぞれの A/D 変換の開始要求 (TRG4AN、TRG4BN) を行います。

また、TADCR の ITA3AE、ITA4VE、ITB3AE、ITB4VE ビットの設定により、割り込み間引き機能と連動して A/D 変換の開始要求 (TRG4AN、TRG4BN) を間引くことが可能です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(a) A/D 変換開始要求ディレイド機能の設定手順例

A/D 変換開始要求ディレイド機能の設定手順例を図 10.79 に示します。

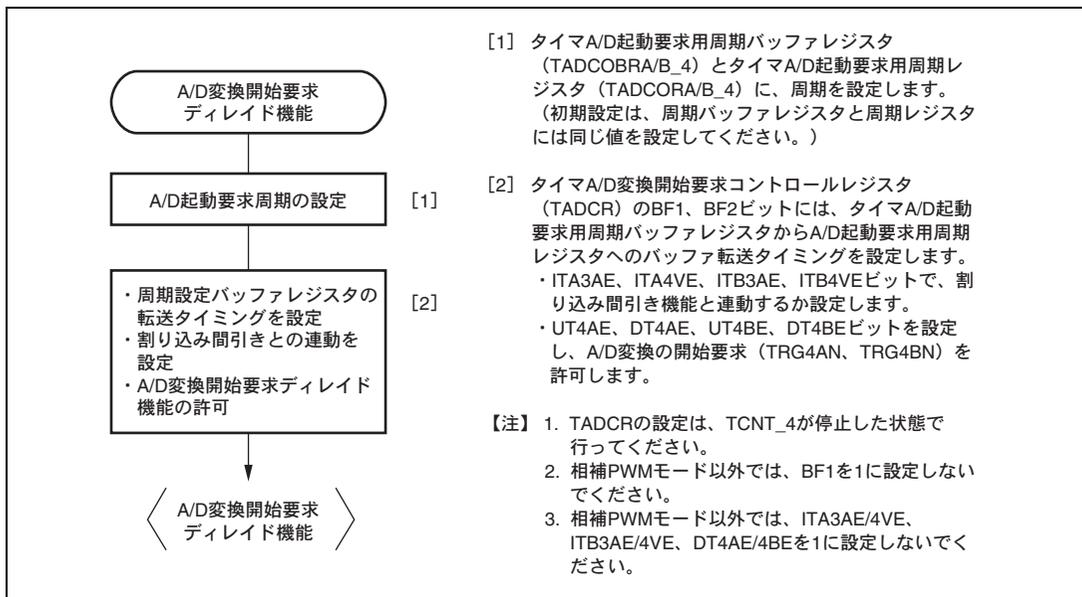


図 10.79 A/D 変換開始要求ディレイド機能の設定手順例

(b) A/D 変換開始要求ディレイド機能の基本動作例

バッファ転送タイミングを TCNT_4 の谷に設定し、TCNT_4 のダウンカウント時に A/D 変換の開始要求信号 (TRG4AN) を出力する設定にした場合の、A/D 変換の開始要求信号 (TRG4AN) の基本動作例を図 10.80 に示します。

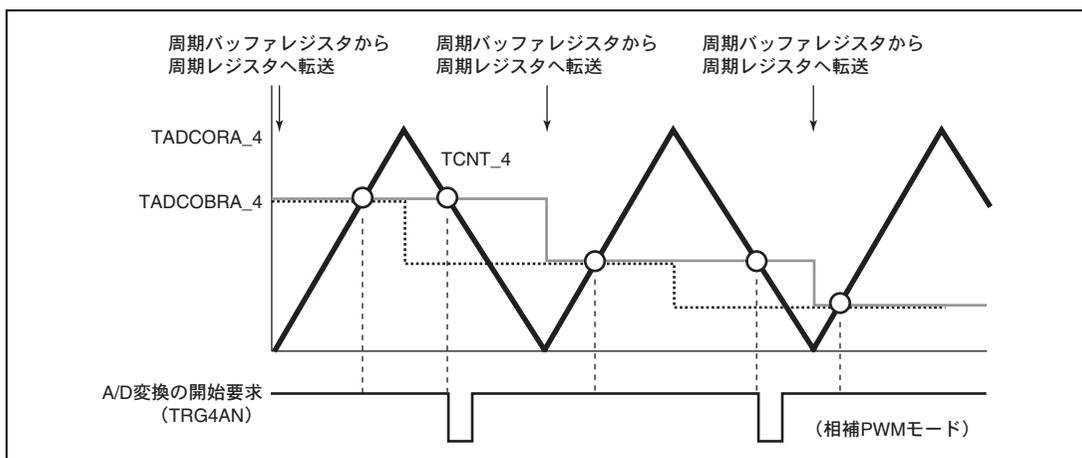


図 10.80 A/D 変換の開始要求信号 (TRG4AN) の基本動作例

(c) バッファ転送

タイマ A/D 起動要求用周期設定レジスタ (TADCORA/B_4) のデータ更新は、タイマ A/D 起動要求用周期設定バッファレジスタ (TADCOBRA/B_4) にデータを書き込むことにより行います。タイマ A/D 起動要求用周期設定バッファレジスタからタイマ A/D 起動要求用周期設定レジスタへの転送タイミングは、タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR_4) の BF1、BF0 ビットを設定することにより選択することができます。

(d) 割り込み間引き機能と連動した A/D 変換開始要求ディレイド機能

タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR) の ITA3AE、ITA4VE、ITB3AE、ITB4VE ビットの設定により、割り込み間引き機能と連動して A/D 変換の開始要求 (TRG4AN、TRG4BN) を行うことが可能です。TCNT_4 のアップカウント時、およびダウンカウント時に TRG4AN 出力を許可する設定にし、割り込み間引き機能と連動した場合の A/D 変換の開始要求信号 (TRG4AN) の動作例を図 10.81 に示します。

また、TCNT_4 のアップカウント時に TRG4AN 出力を許可する設定にし、割り込み間引き機能と連動した場合の A/D 変換の開始要求信号 (TRG4AN) の動作例を図 10.82 に示します。

【注】 本機能は割り込み間引き機能と組み合わせて使用してください。
 割り込み間引きが禁止のとき (タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) の T3AEN、T4VEN ビットを 0 に設定したとき、または TITCR の間引き回数設定ビット (3ACOR、4VCOR) を 0 に設定したとき) は、必ず割り込み間引き機能と連動しない (タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR) の ITA3AE、ITA4VE、ITB3AE、ITB4VE ビットを 0 に設定) 設定にしてください。

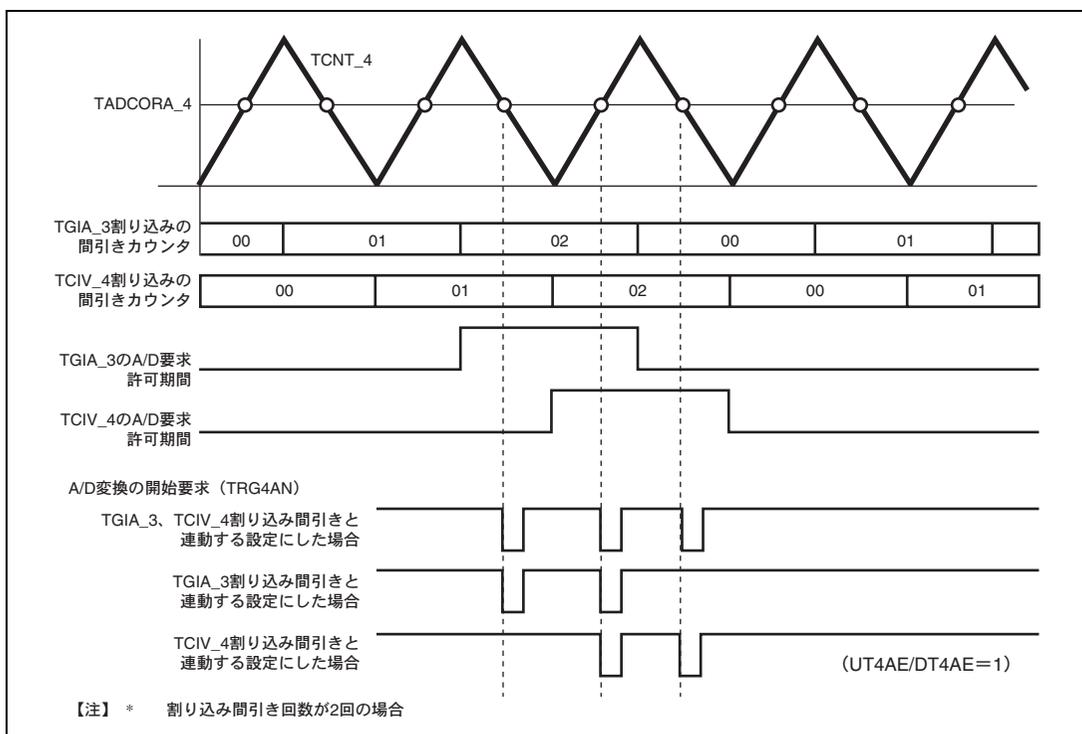


図 10.81 割り込み間引き機能と連動した場合の A/D 変換の開始要求信号 (TRG4AN) の動作例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

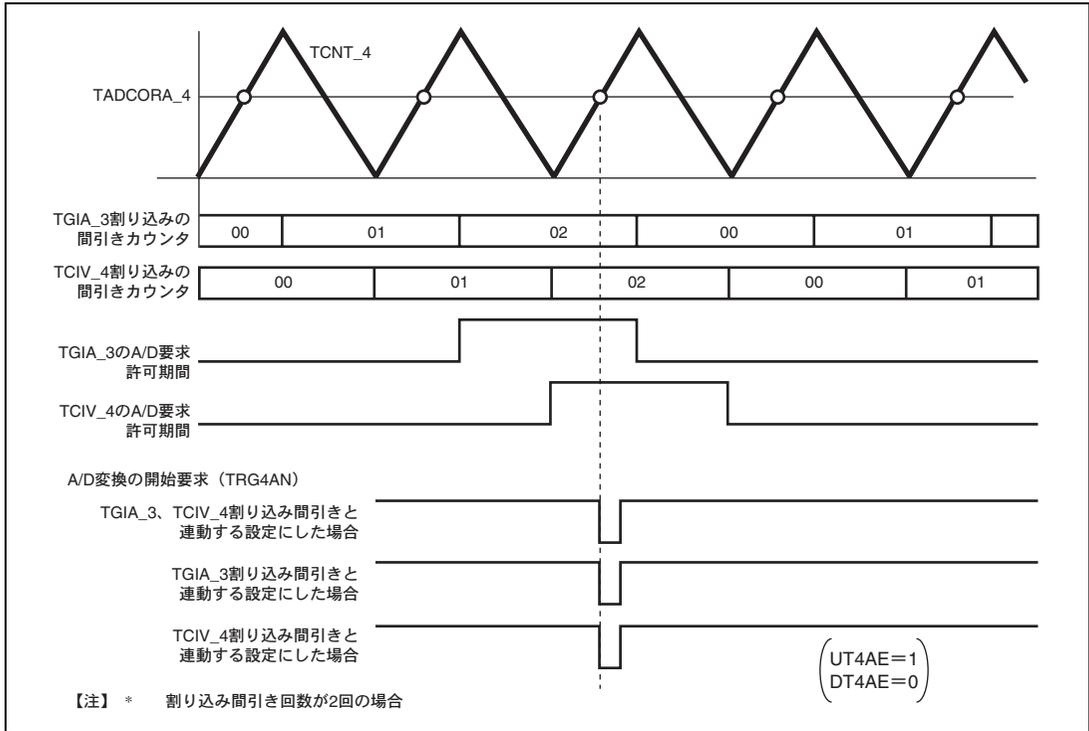


図 10.82 割り込み間引き機能と連動した場合の A/D 変換の開始要求信号 (TRG4AN) の動作例

10.4.10 MTU2-MTU2S の同期動作

(1) MTU2-MTU2S カウンタ同期スタート

MTU2 の TCSYSTR レジスタを設定することにより、異なるクロック系で動作する MTU2 と MTU2S のカウンタを同期スタートすることができます。

(a) MTU2-MTU2S カウンタ同期スタートの設定手順例

カウンタ同期スタートの設定手順例を図 10.83 に示します。

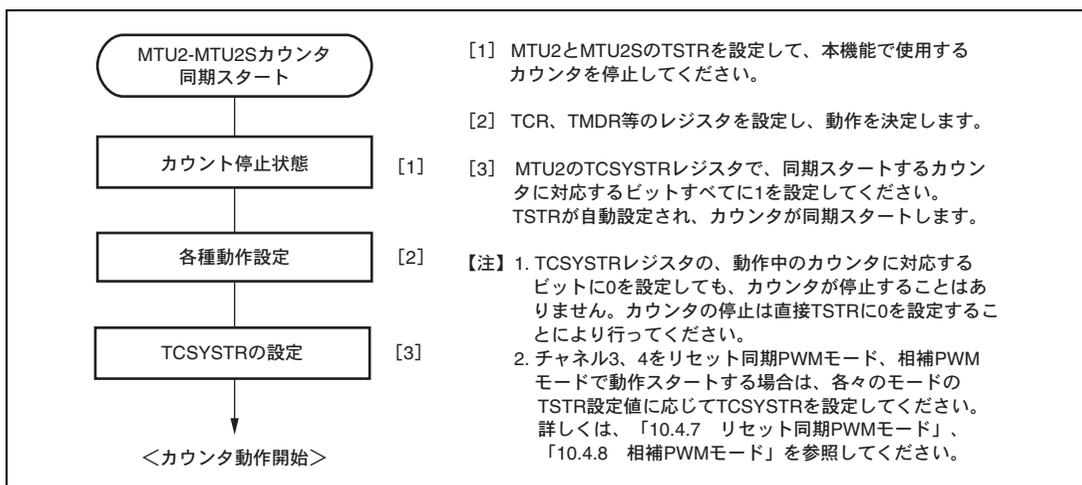


図 10.83 カウンタ同期スタートの設定手順例

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(b) カウンタ同期スタート動作の例

図 10.84 (1)、図 10.84 (2)、図 10.84 (3)、図 10.84 (4) に、それぞれ MTU2 と MTU2S のクロック周波数比が 1:1、1:2、1:3、1:4 の場合のカウンタ同期スタート動作例を示します。

これらの例では、カウントクロックを MPφ/1 に設定しています。

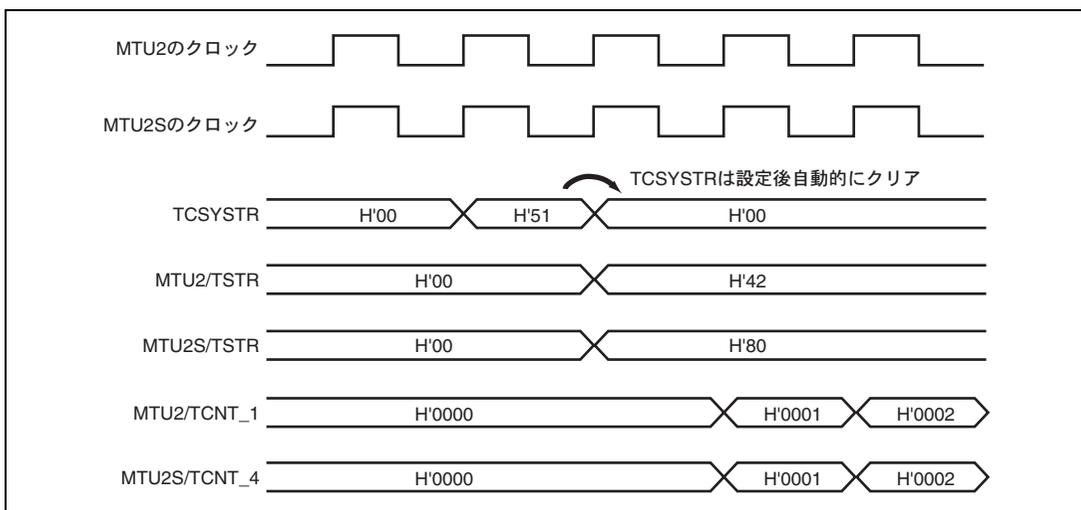


図 10.84 (1) カウンタ同期スタート動作例 (MTU2 と MTU2S のクロック周波数比 1:1)

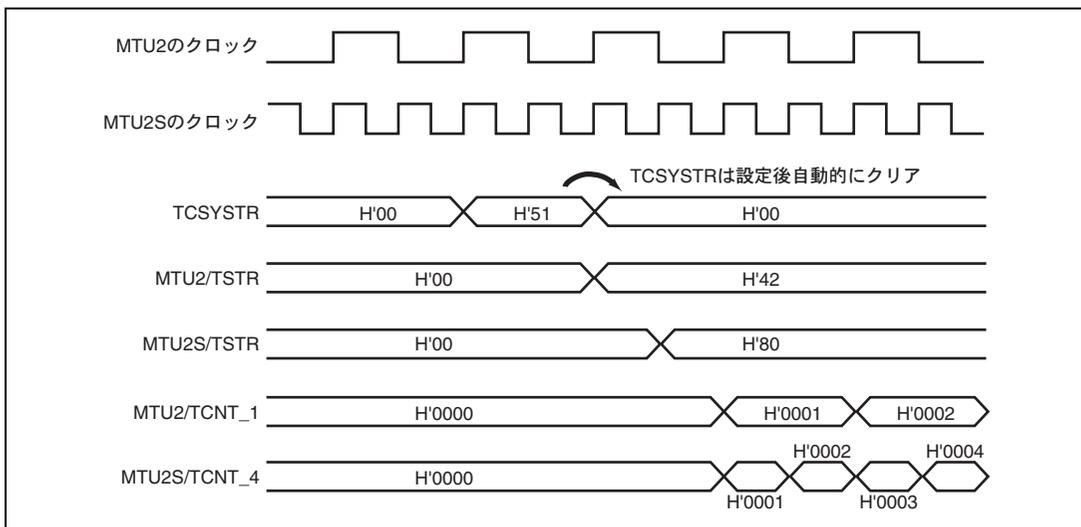


図 10.84 (2) カウンタ同期スタート動作例 (MTU2 と MTU2S のクロック周波数比 1:2)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

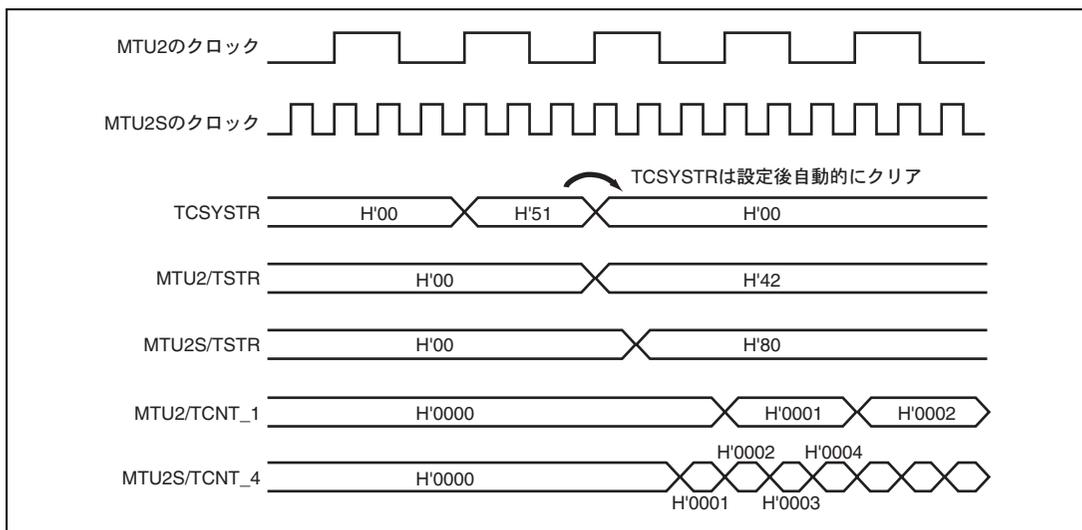


図 10.84 (3) カウンタ同期スタート動作例 (MTU2 と MTU2S のクロック周波数比 1:3)

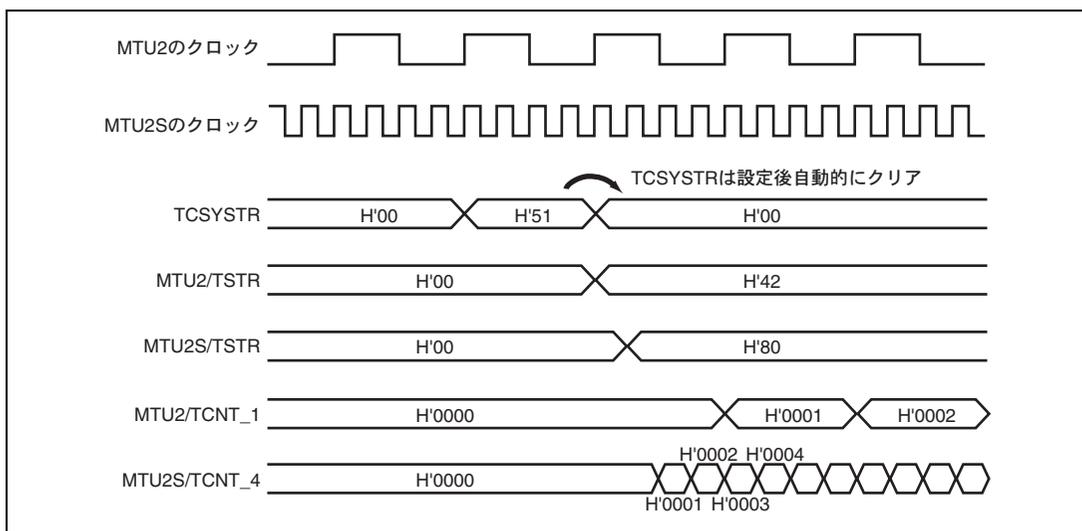


図 10.84 (4) カウンタ同期スタート動作例 (MTU2 と MTU2S のクロック周波数比 1:4)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(2) MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリア (MTU2-MTU2S カウンタ同期クリア)

MTU2SはTSYCR_3レジスタを設定することにより、MTU2のTSR_0~TSR_2のフラグセット要因を利用して、カウンタクリアすることができます。

(a) MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリアの設定手順例

MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリアの設定手順例を図 10.85 に示します。

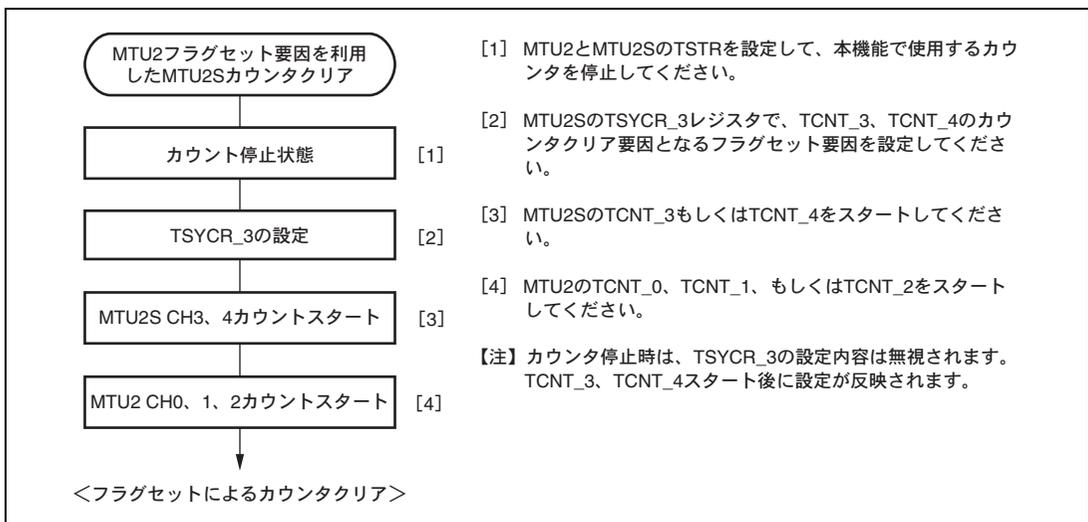


図 10.85 MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリアの設定手順例

(b) MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリアの動作例

MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリアの動作例を図 10.86 (1)、図 10.86 (2) に示します。

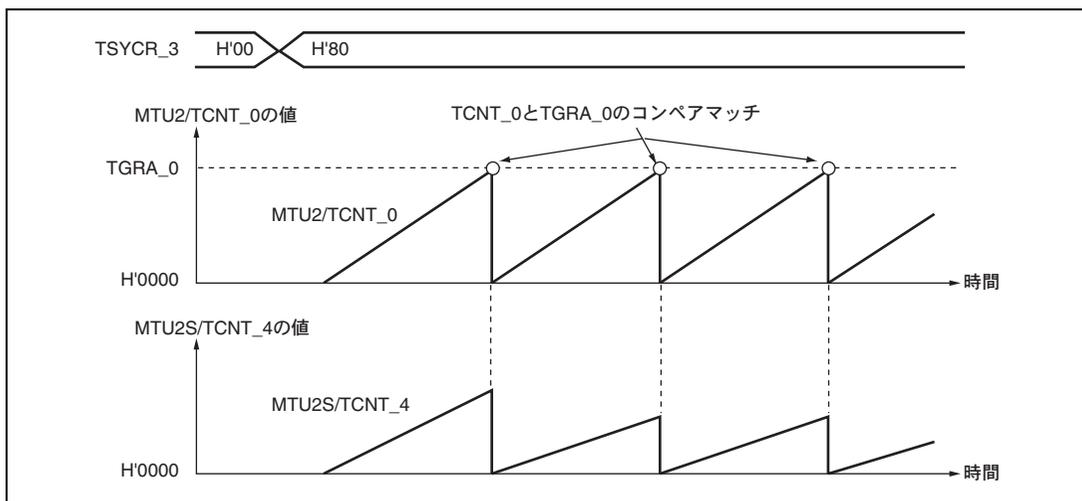


図 10.86 (1) MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリアの動作例 (1)

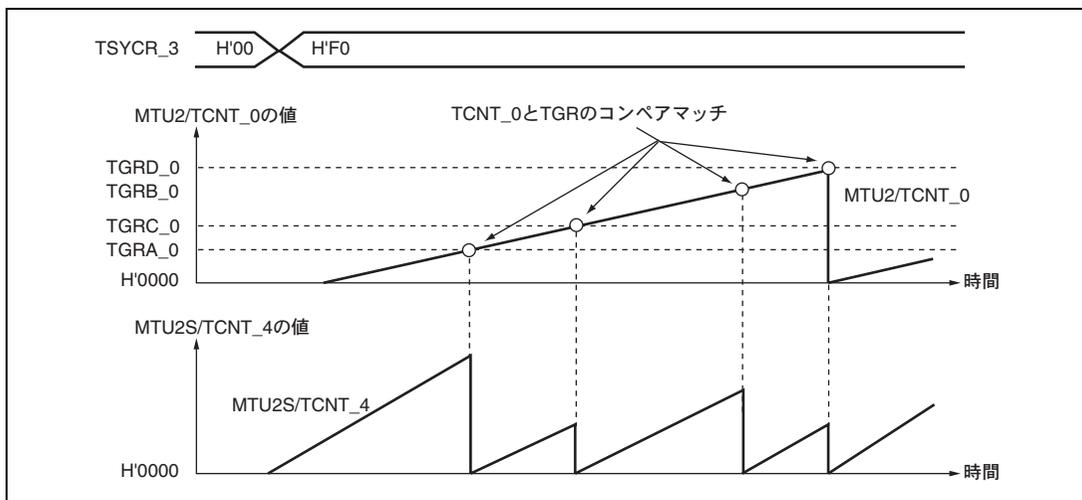


図 10.86 (2) MTU2 フラグセット要因を利用した MTU2S カウンタクリアの動作例 (2)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.4.11 外部パルス幅測定機能

チャンネル 5 は、最大 3 本の外部パルス幅を測定することができます。

(1) 外部パルス幅測定の設定手順例

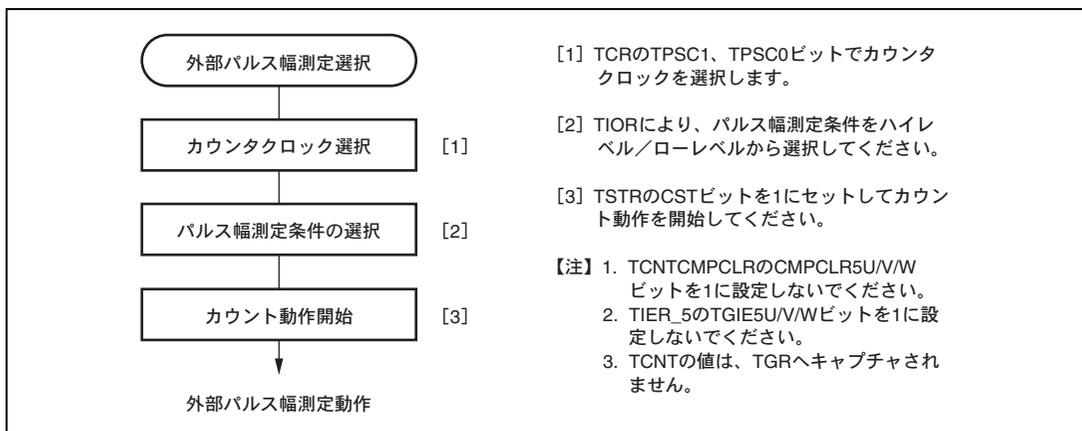


図 10.87 外部パルス幅測定の設定手順例

(2) 外部パルス幅測定動作例

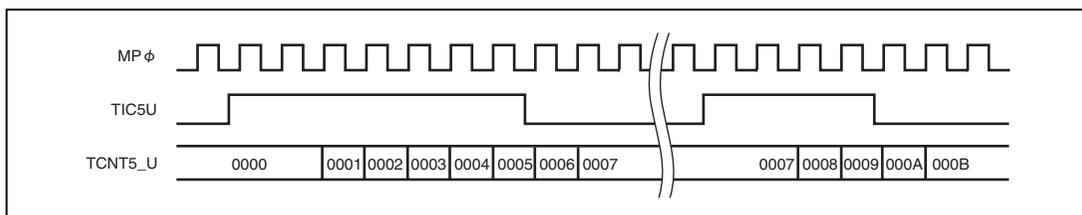


図 10.88 外部パルス幅測定動作例 (ハイパルス幅測定)

10.4.12 デッドタイム補償機能

出力波形の遅れを測定してデューティに反映することで、外部パルス幅測定機能を相補 PWM 動作時の PWM 出力波形に対するデッドタイム補償機能として使用することができます。

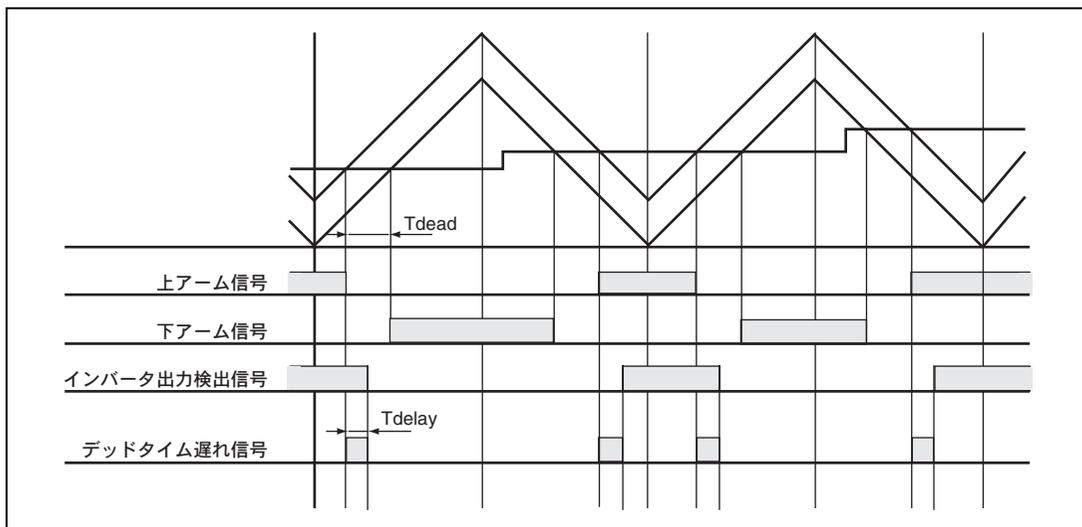


図 10.89 相補 PWM 動作時のデッドタイム遅れ

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(1) デッドタイム補償機能の設定手順例

チャンネル5の3本のカウンタを使用したデッドタイム補償機能の設定手順例を図 10.90 に示します。

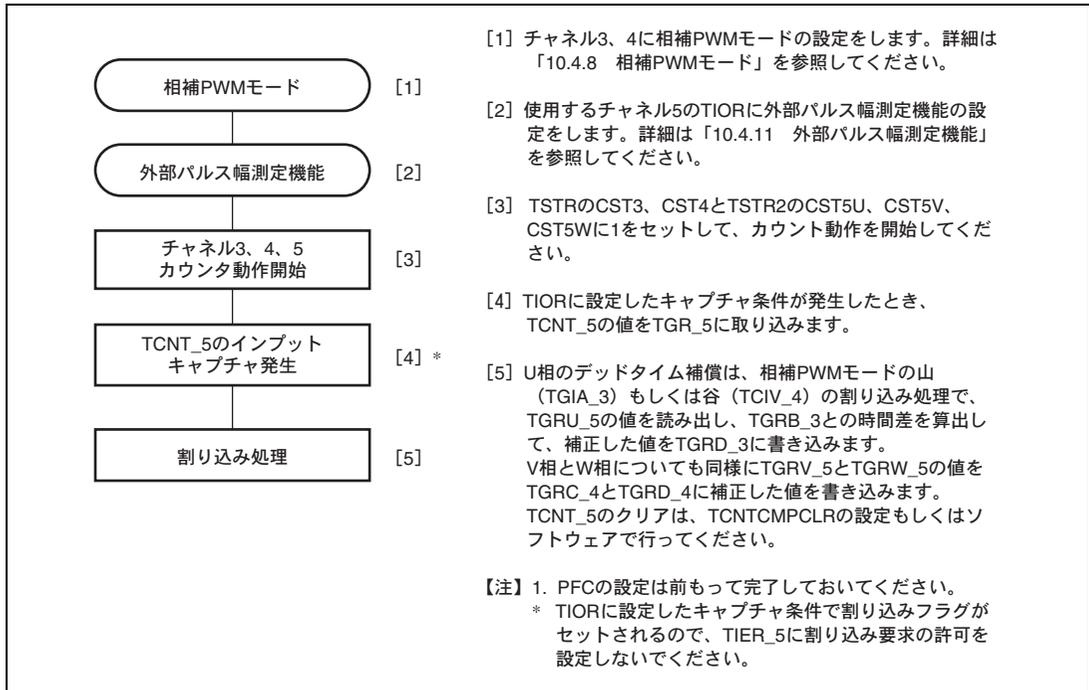


図 10.90 デッドタイム補償機能の設定手順例

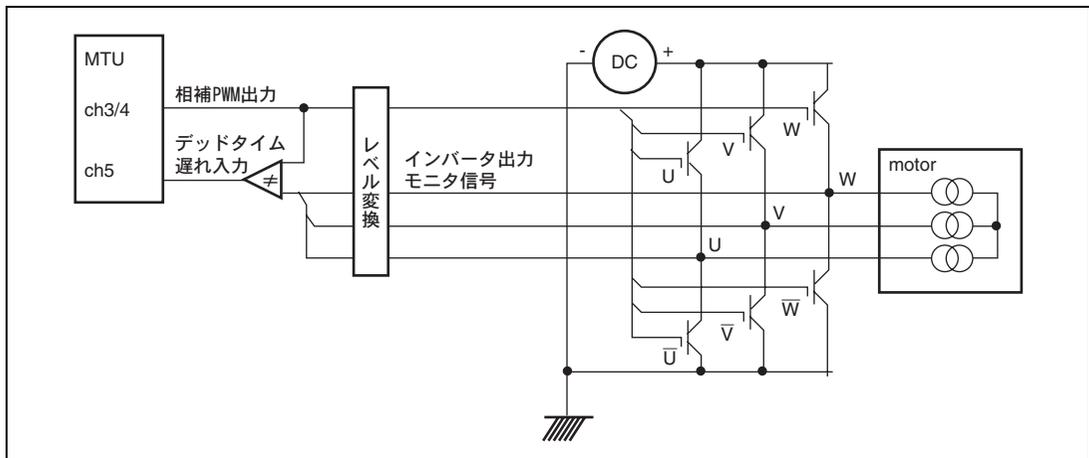


図 10.91 モータ制御回路構成例

10.4.13 相補 PWM の「山／谷」での TCNT キャプチャ動作

相補 PWM 動作時、TCNT の値を「山、谷、山谷」で TGR へ保存します。TGR に取り込むタイミングの切り替えは、TIOR で選択します。

図 10.92 は TCNT はフリーランでクリアせずに使用し、設定した「山、谷」で TGR にキャプチャを行った動作例です。

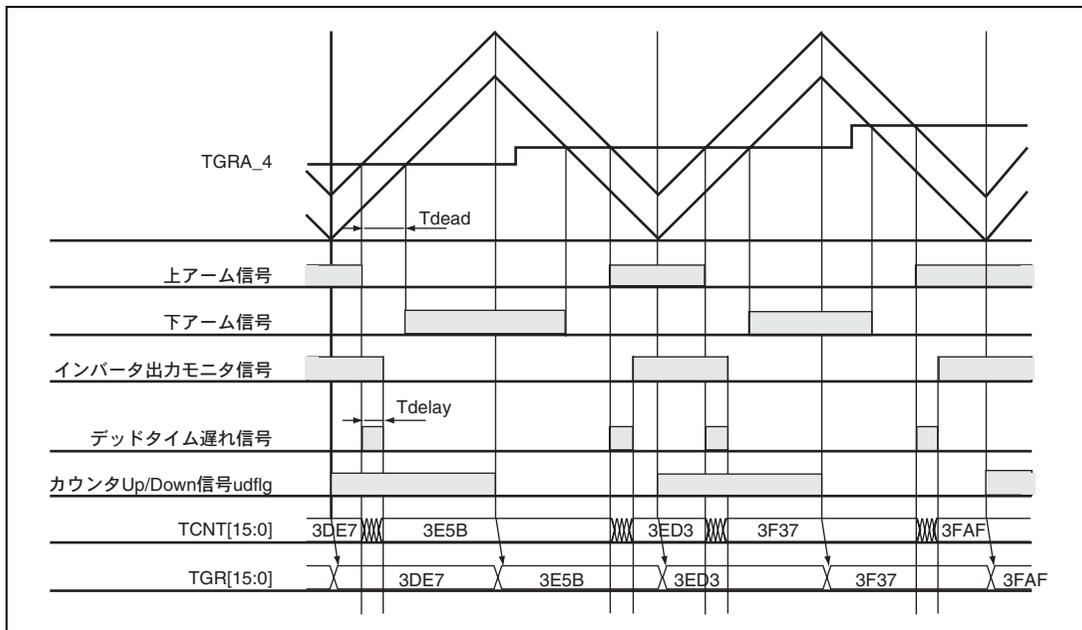


図 10.92 相補 PWM の「山／谷」での TCNT キャプチャ動作

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.5 割り込み要因

10.5.1 割込要因と優先順位

MTU2 の割り込み要因には、TGR のインプットキャプチャ/コンペアマッチ、TCNT のオーバフロー、アンダフローの 3 種類があります。各割り込み要因は、それぞれ専用のステータスフラグと、許可/禁止ビットを持っているため、割り込み要求信号の発生を独立に許可または禁止することができます。

割り込み要因が発生すると、TSR の対応するステータスフラグが 1 にセットされます。このとき TIER の対応する許可/禁止ビットが 1 にセットされている場合は、割り込みを要求します。ステータスフラグを 0 にクリアすることで割り込み要求は解除されます。

チャンネル間の優先順位は、割り込みコントローラにより変更可能です。チャンネル内の優先順位は固定です。詳細は「第 6 章 割り込みコントローラ (INTC)」を参照してください。

表 10.57 に MTU2 の割り込み要因の一覧を示します。

表 10.57 MTU2 割り込み要因

チャンネル	名称	割り込み要因	割り込みフラグ	DTC の起動	優先順位
0	TGIA_0	TGRA_0 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFA_0	可	高 ↑ ↓ 低
	TGIB_0	TGRB_0 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFB_0	可	
	TGIC_0	TGRC_0 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFC_0	可	
	TGID_0	TGRD_0 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFD_0	可	
	TCIV_0	TCNT_0 のオーバフロー	TCFV_0	不可	
	TGIE_0	TGRE_0 のコンペアマッチ	TGFE_0	不可	
	TGIF_0	TGRF_0 のコンペアマッチ	TGFF_0	不可	
1	TGIA_1	TGRA_1 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFA_1	可	
	TGIB_1	TGRB_1 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFB_1	可	
	TCIV_1	TCNT_1 のオーバフロー	TCFV_1	不可	
	TCIU_1	TCNT_1 のアンダフロー	TCFU_1	不可	
2	TGIA_2	TGRA_2 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFA_2	可	
	TGIB_2	TGRB_2 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFB_2	可	
	TCIV_2	TCNT_2 のオーバフロー	TCFV_2	不可	
	TCIU_2	TCNT_2 のアンダフロー	TCFU_2	不可	
3	TGIA_3	TGRA_3 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFA_3	可	
	TGIB_3	TGRB_3 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFB_3	可	
	TGIC_3	TGRC_3 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFC_3	可	
	TGID_3	TGRD_3 のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFD_3	可	
	TCIV_3	TCNT_3 のオーバフロー	TCFV_3	不可	

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

チャンネル	名称	割り込み要因	割り込みフラグ	DTCの起動	優先順位
4	TGIA_4	TGRA_4のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFA_4	可	高 ↑ ↓ 低
	TGIB_4	TGRB_4のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFB_4	可	
	TGIC_4	TGRC_4のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFC_4	可	
	TGID_4	TGRD_4のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFD_4	可	
	TCIV_4	TCNT_4のオーバフロー/アンダフロー	TCFV_4	可	
5	TGIU_5	TGRU_5のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFU_5	可	↓ 低
	TGIV_5	TGRV_5のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFV_5	可	
	TGIW_5	TGRW_5のインプットキャプチャ/コンペアマッチ	TGFW_5	可	

【注】 リセット直後の初期状態について示しています。チャンネル間の優先順位は割り込みコントローラにより変更可能です。

(1) インプットキャプチャ/コンペアマッチ割り込み

各チャンネルのTGRのインプットキャプチャ/コンペアマッチの発生により、TSRのTGFフラグが1にセットされたとき、TIERのTGIEビットが1にセットされていれば、割り込みを要求します。TGFフラグを0にクリアすることで割り込み要求は解除されます。MTU2には、チャンネル0に6本、チャンネル3、4に各4本、チャンネル1、2に各2本、チャンネル5に各3本、計21本のインプットキャプチャ/コンペアマッチ割り込みがあります。チャンネル0のTGFE_0、TGFF_0フラグは、インプットキャプチャではセットされません。

(2) オーバフロー割り込み

各チャンネルのTCNTのオーバフローの発生により、TSRのTCFVフラグが1にセットされたとき、TIERのTCIEVビットが1にセットされていれば、割り込みを要求します。TCFVフラグを0にクリアすることで割り込み要求は解除されます。MTU2には、各チャンネルに1本、計5本のオーバフロー割り込みがあります。

(3) アンダフロー割り込み

各チャンネルのTCNTのアンダフローの発生により、TSRのTCFUフラグが1にセットされたとき、TIERのTCIEUビットが1にセットされていれば、割り込みを要求します。TCFUフラグを0にクリアすることで割り込み要求は解除されます。MTU2には、チャンネル1、2に各1本、計2本のアンダフロー割り込みがあります。

10.5.2 DTC の起動

各チャンネルの TGR のインプットキャプチャ/コンペアマッチ割り込み、チャンネル 4 のオーバフロー割り込みによって、DTC を起動することができます。詳細は「第 8 章 データトランスファコントローラ (DTC)」を参照してください。

MTU2 では、チャンネル 0、3 が各 4 本、チャンネル 1、2 が各 2 本、チャンネル 4 が 5 本、チャンネル 5 が 3 本、計 20 本のインプットキャプチャ/コンペアマッチ割り込み、オーバフロー割り込みを DTC の起動要因とすることができます。

10.5.3 A/D 変換器の起動

MTU2 では、次の 3 種類の方法で A/D 変換器を起動することができます。

各割り込み要因と A/D 変換開始要求の対応を、表 10.58 に示します。

(1) TGRA のインプットキャプチャ/コンペアマッチと、相補 PWM モード時の TCNT_4 の谷での A/D 起動

各チャンネルの TGRA のインプットキャプチャ/コンペアマッチによって、A/D 変換器を起動することができます。また、TIER_4 の TTGE2 ビットに 1 をセットした状態で、相補 PWM 動作をさせた場合は、TCNT_4 が谷 (TCNT_4 = H'0000) になったときも A/D 変換器を起動することができます。

次に示す条件で、A/D 変換器に対して A/D 変換開始要求 TRGAN を発生します。

- 各チャンネルの TGRA のインプットキャプチャ/コンペアマッチの発生により、TSR の TGFA フラグが 1 にセットされたとき、TIER の TTGE ビットが 1 にセットされていた場合
- TIER_4 の TTGE2 ビットに 1 をセットした状態で、相補 PWM 動作をさせ、TCNT_4 が谷 (TCNT_4 = H'0000) になった場合

これらのとき A/D 変換器側で MTU2 の変換開始トリガ TRGAN が選択されていれば、A/D 変換が開始されます。

(2) TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチによる A/D 起動

チャンネル 0 の TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチによって、A/D 変換開始要求 TRG0N を発生し、A/D 変換器を起動することができます。

チャンネル 0 の TCNT_0 と TGRE_0 のコンペアマッチの発生により、TSR2_0 の TGFE フラグが 1 にセットされたとき、TIER2_0 の TTGE2 ビットが 1 にセットされていれば、A/D 変換器に対して A/D 変換開始要求 TRG0N を発生します。このとき、A/D 変換器側で MTU2 の変換開始トリガ TRG0N が選択されていれば、A/D 変換が開始されます。

(3) A/D 変換開始要求ディレイド機能による A/D 起動

A/D 変換開始要求コントロールレジスタ (TADCR) の TAD4AE、TAD4BE ビットに 1 をセットした場合、TADCORA、TADCORB と TCNT_4 の一致によって、TRG4AN、TRG4BN を発生し、A/D 変換器を起動することができます。詳細は「10.4.9 A/D 変換開始要求ディレイド機能」を参照してください。

TRG4AN が発生したとき、A/D 変換器側で MTU2 の変換開始トリガ TRG4AN が選択されていれば、A/D 変換が開始されます。また、TRG4BN が発生したとき、A/D 変換器側で MTU2 の変換開始トリガ TRG4BN が選択されていれば、A/D 変換が開始されます。

表 10.58 各割り込み要因と A/D 変換開始要求の対応

対 象	割り込み要因	A/D 変換開始要求
TGRA_0 と TCNT_0	インプットキャプチャ/コンペアマッチ	TRGAN
TGRA_1 と TCNT_1		
TGRA_2 と TCNT_2		
TGRA_3 と TCNT_3		
TGRA_4 と TCNT_4		
TCNT_4	相補 PWM モード時の TCNT_4 の谷	
TGRE_0 と TCNT_0	コンペアマッチ	TRG0N
TADCORA と TCNT_4		TRG4AN
TADCORB と TCNT_4		TRG4BN

10.6 動作タイミング

10.6.1 入出力タイミング

(1) TCNT のカウントタイミング

内部クロック動作の場合の TCNT のカウントタイミングを図 10.93、図 10.94 に示します。また、外部クロック動作（ノーマルモード）の場合の TCNT のカウントタイミングを図 10.95 に、外部クロック動作（位相計数モード）の場合の TCNT のカウントタイミングを図 10.96 に示します。

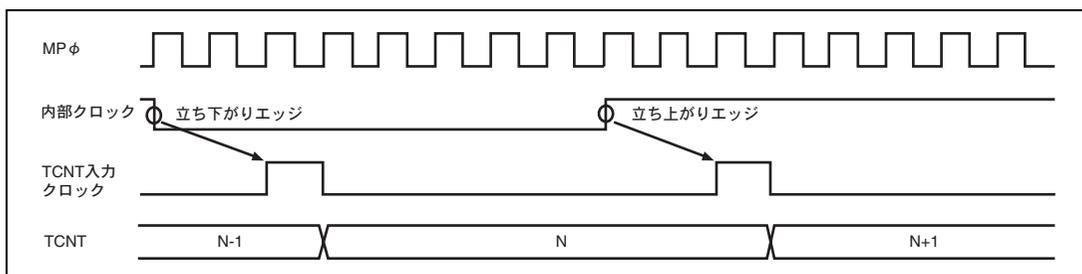


図 10.93 内部クロック動作時のカウントタイミング (チャンネル 0~4)

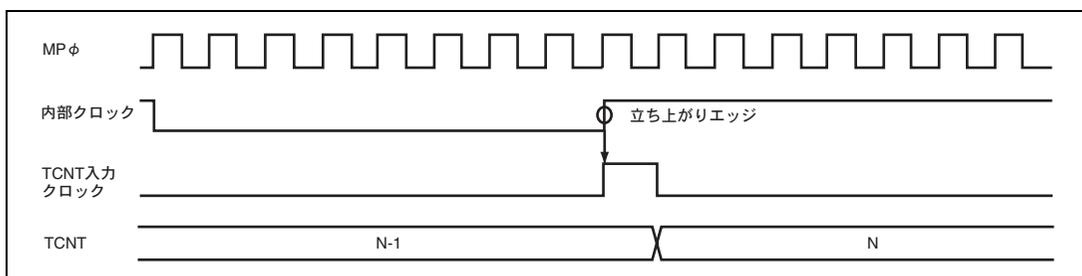


図 10.94 内部クロック動作時のカウントタイミング (チャンネル 5)

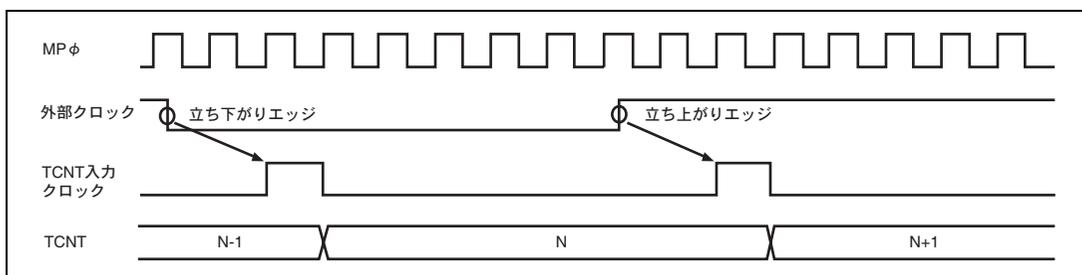


図 10.95 外部クロック動作時のカウントタイミング (チャンネル 0~4)

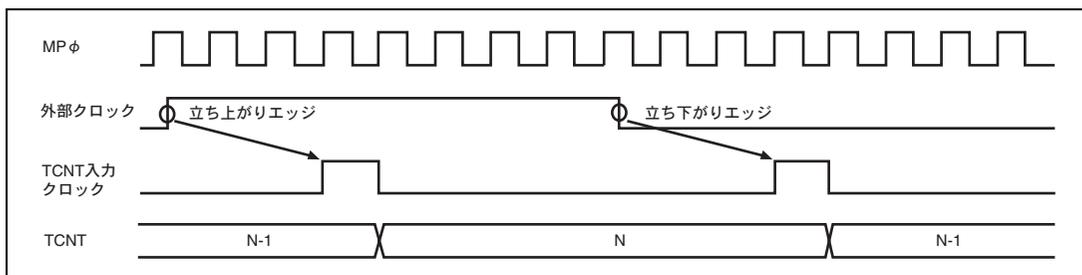


図 10.96 外部クロック動作時のカウントタイミング (位相計数モード)

(2) アウトプットコンペア出力タイミング

コンペアマッチ信号は、TCNT と TGR が一致した最後のステート (TCNT が一致したカウント値を更新するタイミング) で発生します。コンペアマッチ信号が発生したとき、TIOCR で設定した出力値がアウトプットコンペア出力端子 (TIOC 端子) に出力されます。TCNT と TGR が一致した後、TCNT 入力クロックが発生するまで、コンペアマッチ信号は発生しません。

アウトプットコンペア出力タイミング (ノーマルモード、PWM モード) を図 10.97 に、アウトプットコンペア出力タイミング (相補 PWM モード、リセット同期 PWM モード) を図 10.98 に示します。

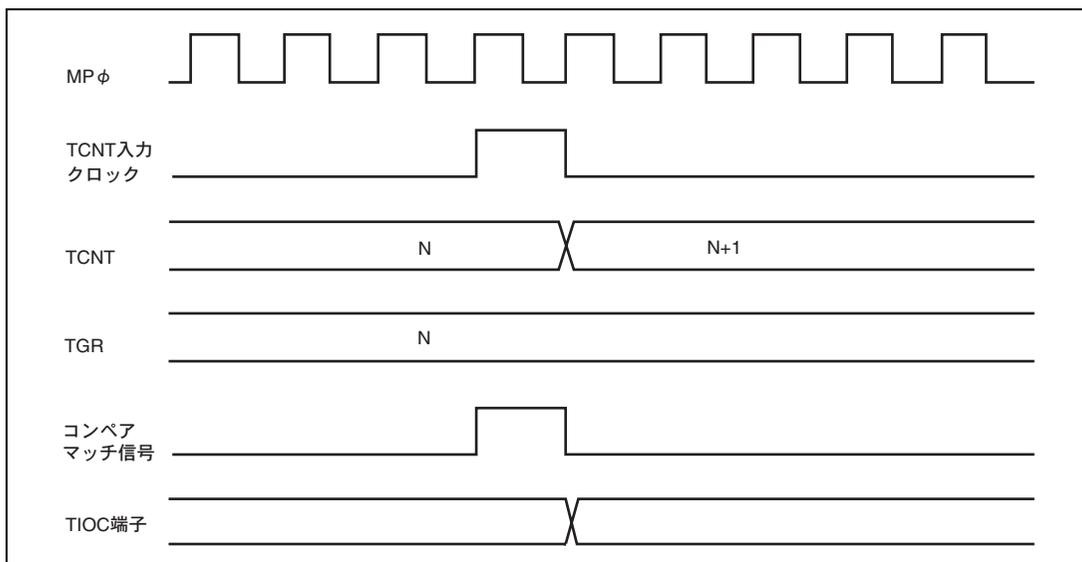


図 10.97 アウトプットコンペア出力タイミング (ノーマルモード、PWM モード)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

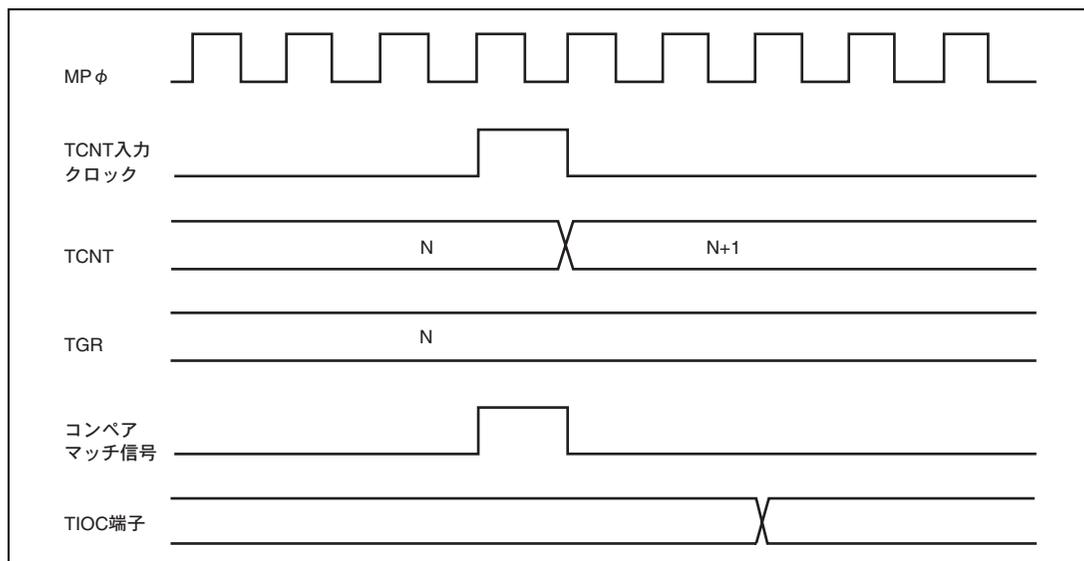


図 10.98 アウトプットコンペア出力タイミング (相補 PWM モード、リセット同期 PWM モード)

(3) インพุットキャプチャ信号タイミング

インพุットキャプチャのタイミングを図 10.99 に示します。

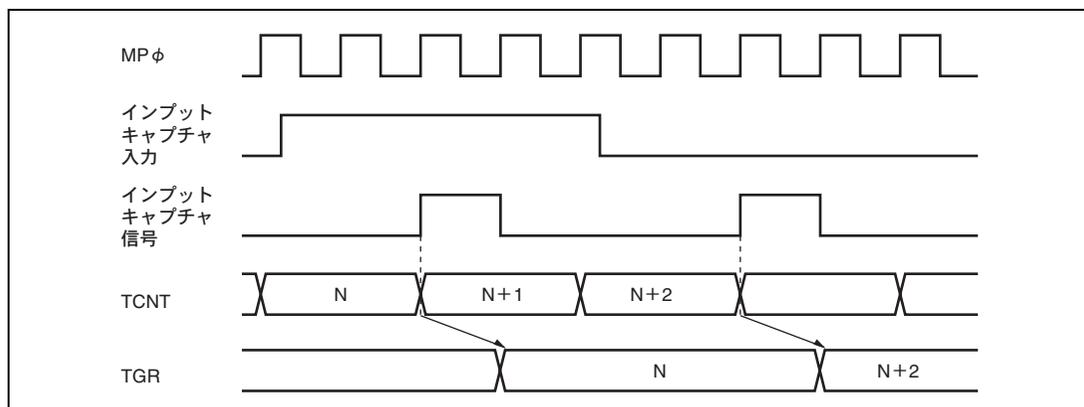


図 10.99 インพุットキャプチャ入力信号タイミング

(4) コンペアマッチ/インプットキャプチャによるカウンタクリアタイミング

コンペアマッチの発生によるカウンタクリアを指定した場合のタイミングを図 10.100、図 10.101 に示します。

インプットキャプチャの発生によるカウンタクリアを指定した場合のタイミングを図 10.102 に示します。

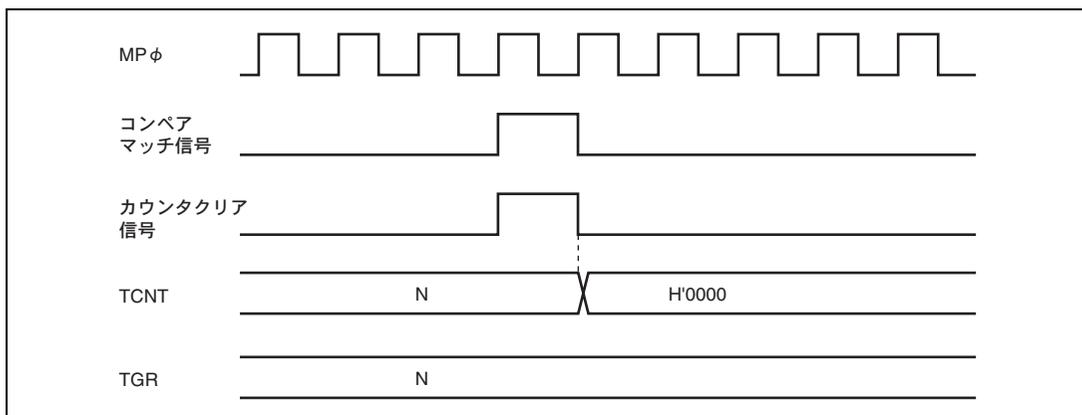


図 10.100 カウンタクリアタイミング (コンペアマッチ) (チャンネル 0~4)

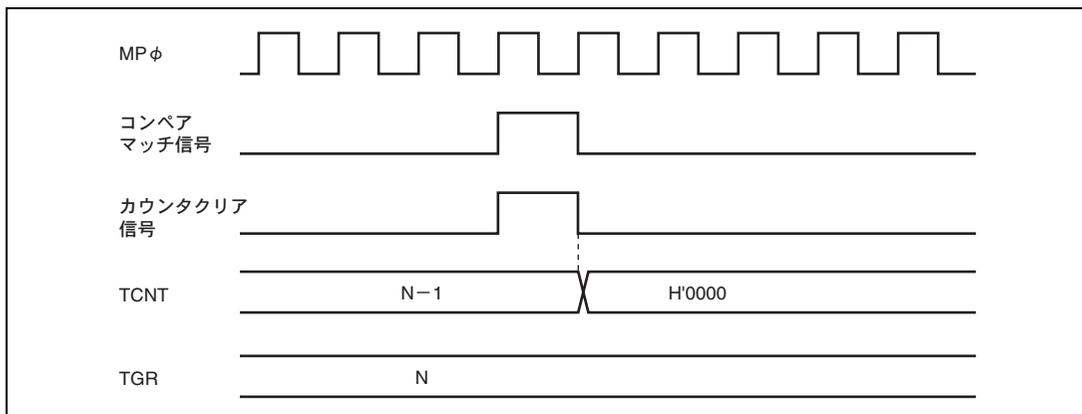


図 10.101 カウンタクリアタイミング (コンペアマッチ) (チャンネル 5)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

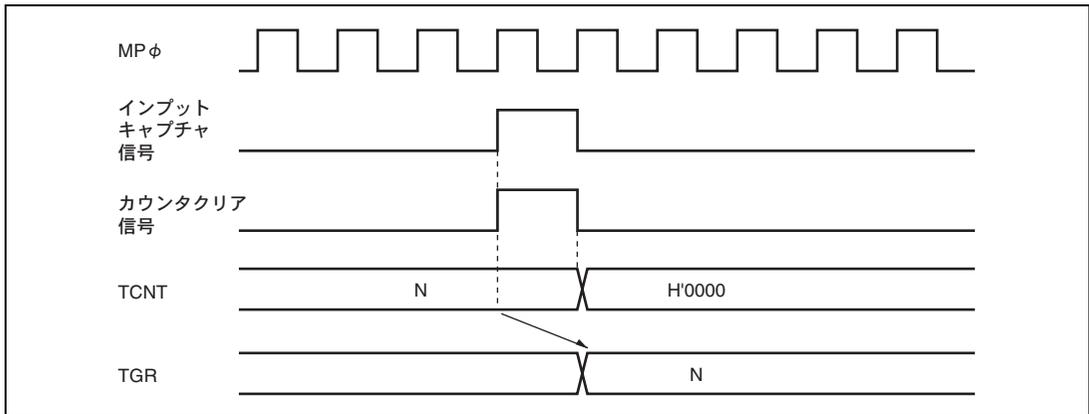


図 10.102 カウンタクリアタイミング (インプットキャプチャ) (チャンネル 0~5)

(5) バッファ動作タイミング

バッファ動作の場合のタイミングを図 10.103~図 10.105 に示します。

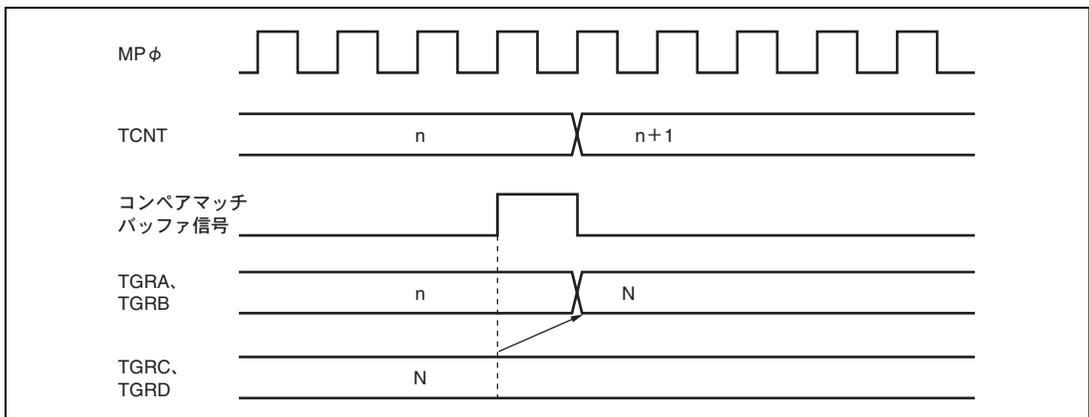


図 10.103 バッファ動作タイミング (コンペアマッチ)

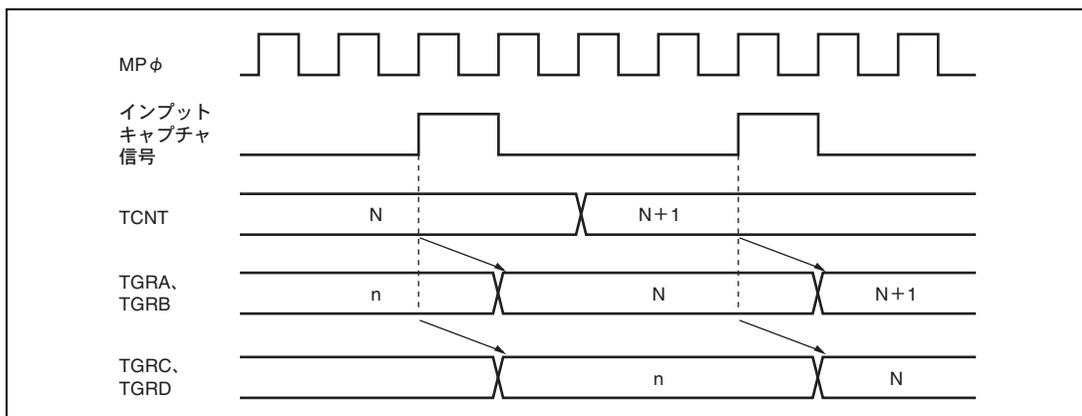


図 10.104 バッファ動作タイミング (インプットキャプチャ)

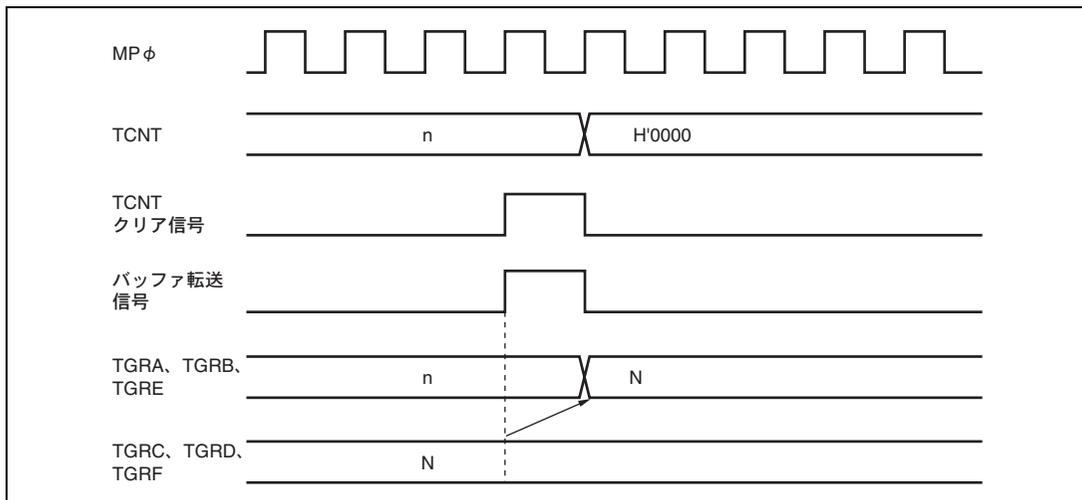


図 10.105 バッファ動作タイミング (TCNT クリア時)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(6) バッファ転送タイミング (相補 PWM モード時)

相補 PWM モード時のバッファ転送のタイミングを図 10.106～図 10.108 に示します。

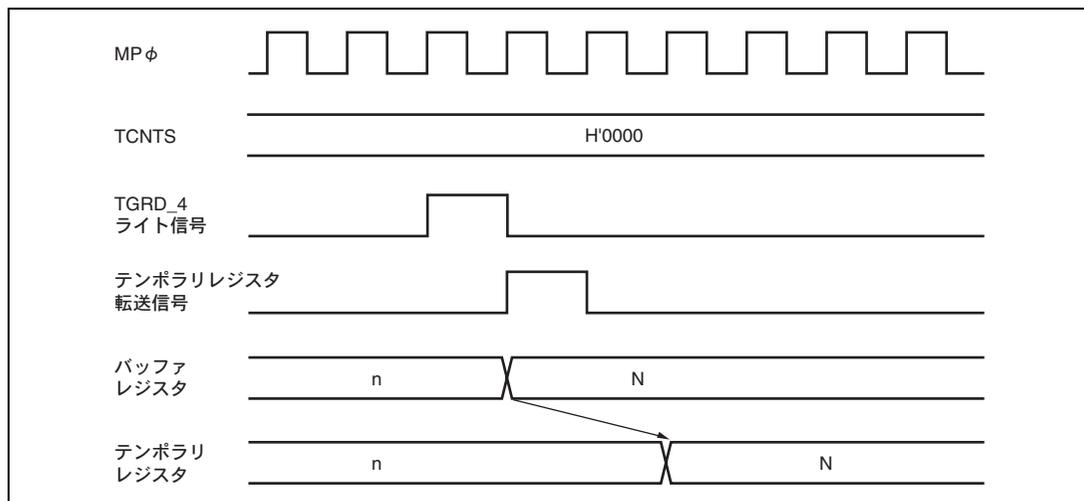


図 10.106 バッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送タイミング (TCNTS 停止中)

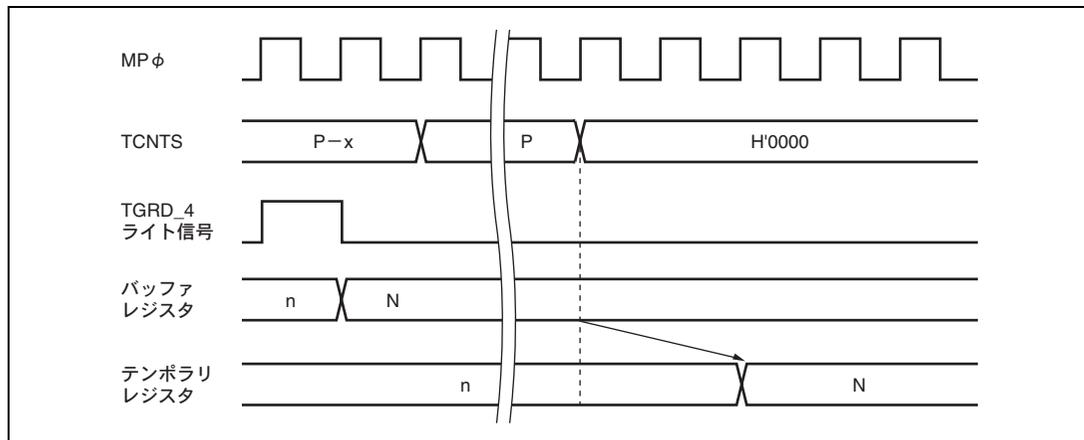


図 10.107 バッファレジスタからテンポラリレジスタへの転送タイミング (TCNTS 動作中)

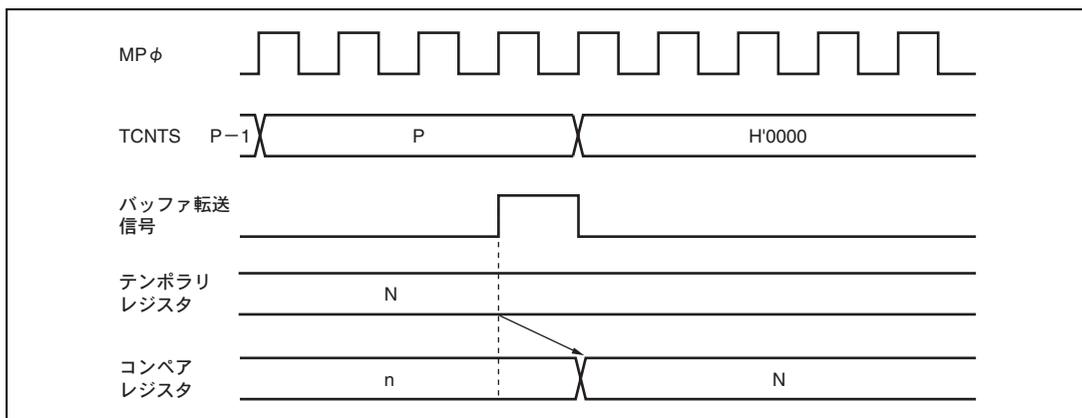


図 10.108 テンポラリレジスタからコンペアレジスタへの転送タイミング

10.6.2 割り込み信号タイミング

(1) コンペアマッチ時の TGF フラグのセットタイミング

コンペアマッチの発生による TSR の TGF フラグのセットタイミングと、TGI 割り込み要求信号のタイミングを図 10.109、図 10.110 に示します。

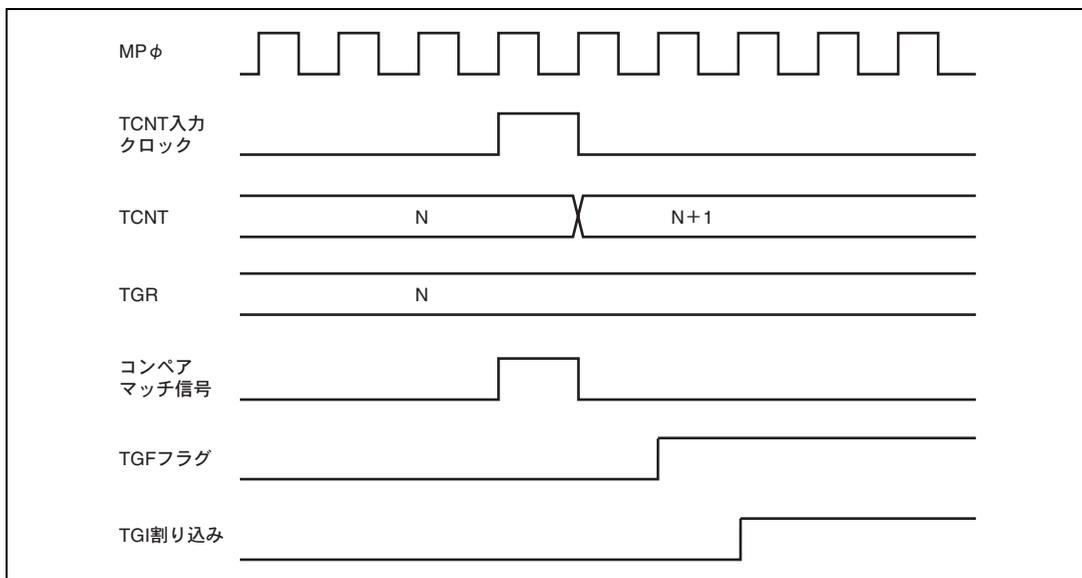


図 10.109 TGI 割り込みタイミング (コンペアマッチ) (チャンネル 0~4)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

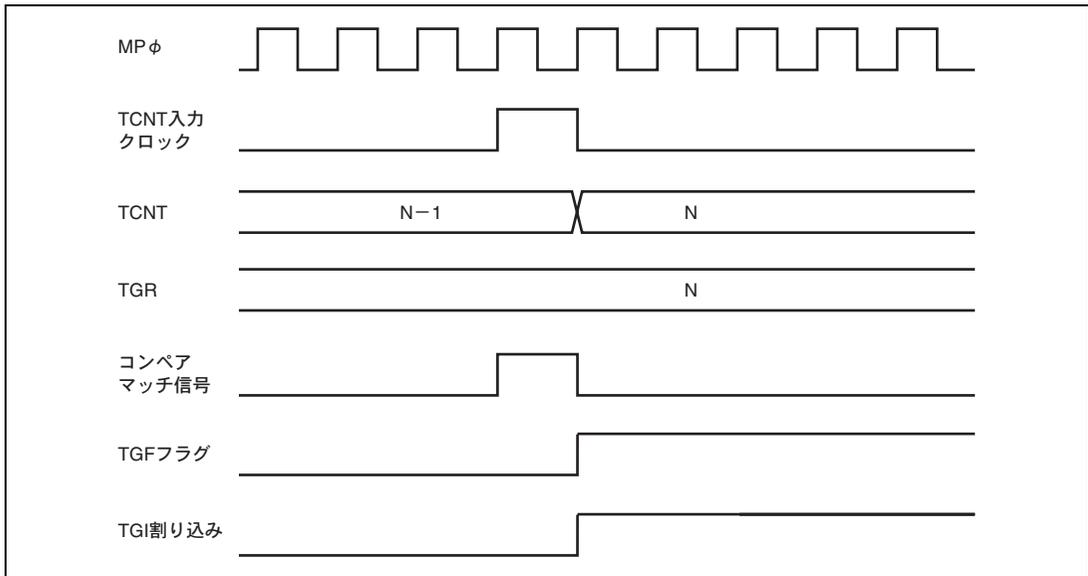


図 10.110 TGI 割り込みタイミング (コンペアマッチ) (チャンネル 5)

(2) インพุットキャプチャ時の TGF フラグのセットタイミング

インพุットキャプチャの発生による TSR の TGF フラグのセットタイミングと、TGI 割り込み要求信号のタイミングを図 10.111、図 10.112 に示します。

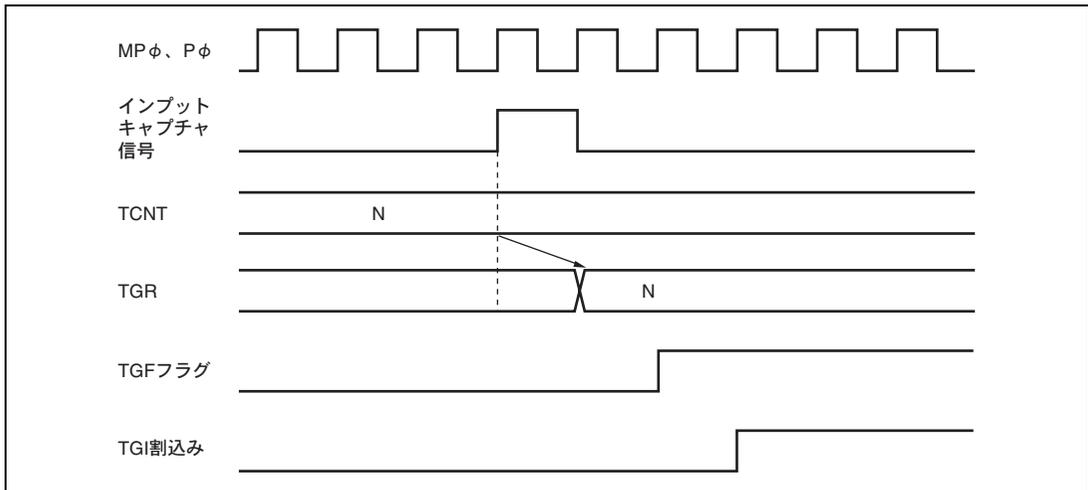


図 10.111 TGI 割り込みタイミング (インพุットキャプチャ) (チャンネル 0~4)

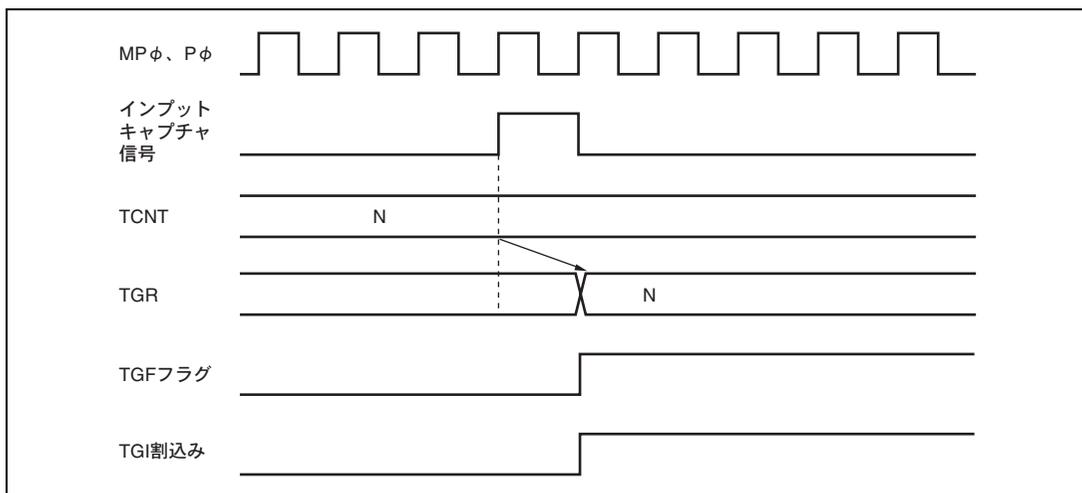


図 10.112 TGI 割り込みタイミング (インプットキャプチャ) (チャンネル 5)

(3) TCFV フラグ/TCFU フラグのセットタイミング

オーバフローの発生による TSR の TCFV フラグのセットタイミングと、TCIV 割り込み要求信号のタイミングを図 10.113 に示します。

アンダフローの発生による TSR の TCFU フラグのセットタイミングと、TCIU 割り込み要求信号のタイミングを図 10.114 に示します。

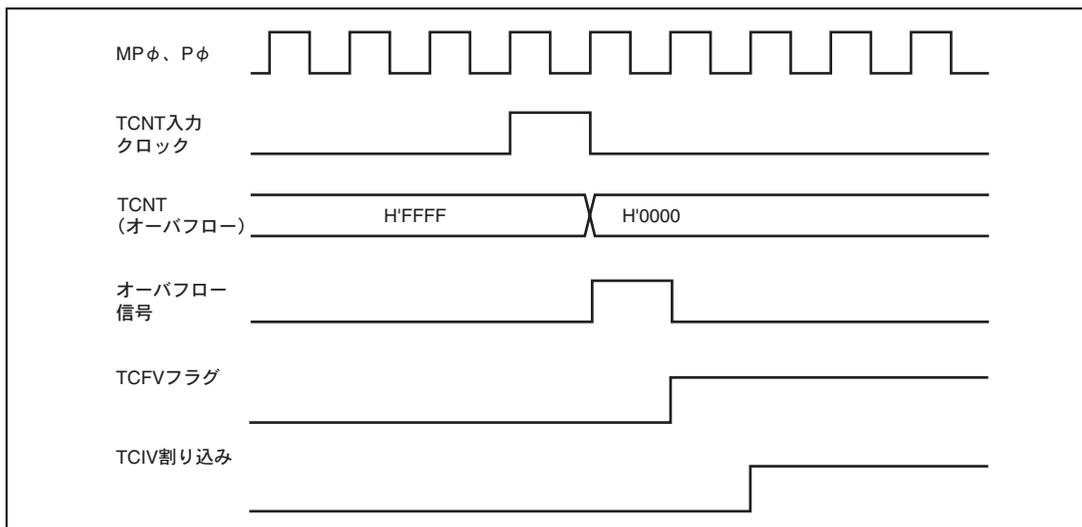


図 10.113 TCIV 割り込みのセットタイミング

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

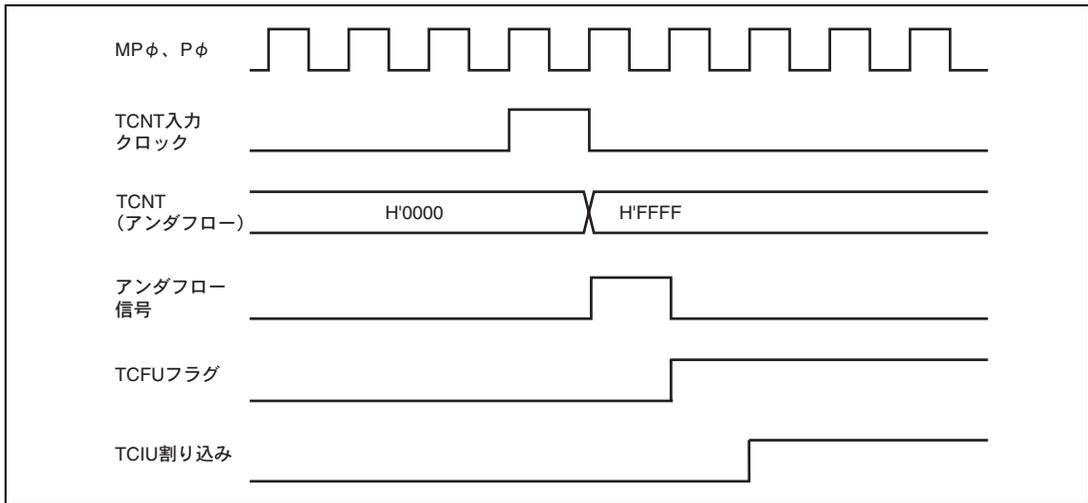


図 10.114 TCIU 割り込みのセットタイミング

(4) ステータスフラグのクリアタイミング

ステータスフラグはCPUが1の状態をリードした後、0をライトするとクリアされます。DTCを起動する場合は、自動的にクリアすることもできます。CPUによるステータスフラグのクリアタイミングを図 10.115、図 10.116に、DTCによるステータスフラグのクリアのタイミングを図 10.117、図 10.118に示します。

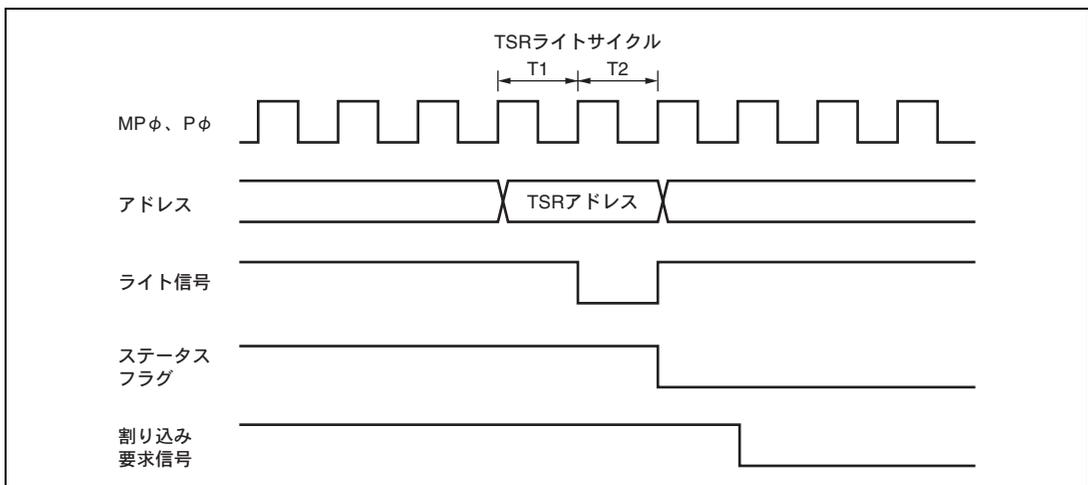


図 10.115 CPUによるステータスフラグのクリアタイミング (チャンネル0~4)

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

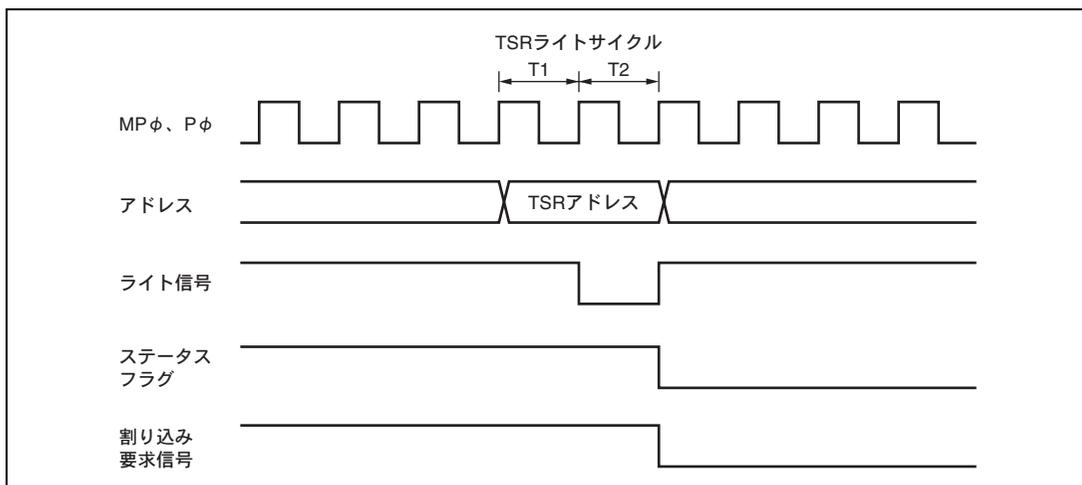


図 10.116 CPU によるステータスフラグのクリアタイミング (チャンネル 5)

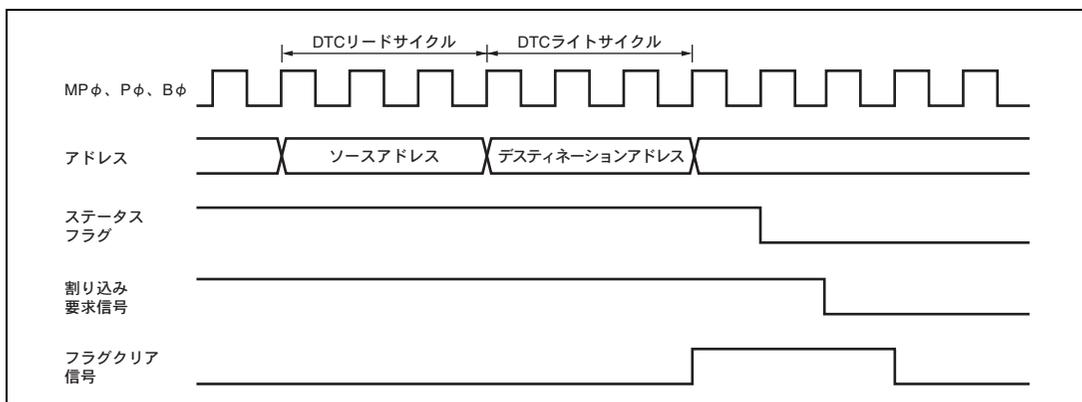


図 10.117 DTC の起動によるステータスフラグのクリアタイミング (チャンネル 0~4)

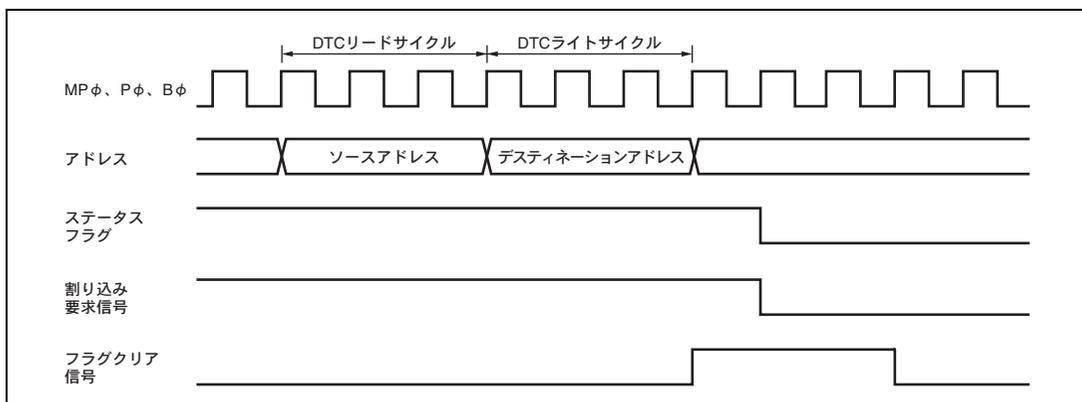


図 10.118 DTC の起動によるステータスフラグのクリアタイミング (チャンネル 5)

10.7 使用上の注意事項

10.7.1 モジュールスタンバイモードの設定

MTU2 は、スタンバイコントロールレジスタにより、本モジュールの動作禁止／許可を設定することが可能です。初期値では、MTU2 の動作は停止します。モジュールスタンバイモードを解除することにより、レジスタのアクセスが可能になります。詳細は、「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

10.7.2 入力クロックの制限事項

入力クロックのパルス幅は、単エッジの場合は 1.5 ステートクロック以上、両エッジの場合は 2.5 ステート以上が必要です。これ以下のパルス幅では正しく動作しませんのでご注意ください。

位相計数モードの場合は、2 本の入力クロックの位相差およびオーバーラップはそれぞれ 1.5 ステート以上、パルス幅は 2.5 ステート以上が必要です。位相計数モードの入力クロックの条件を図 10.119 に示します。

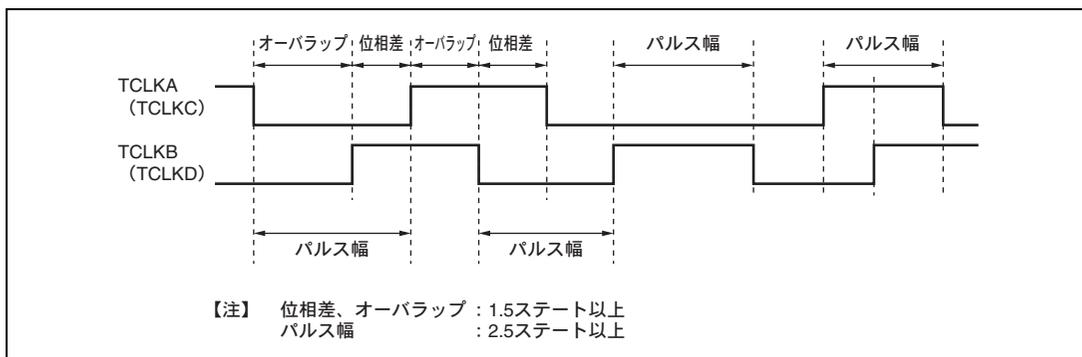


図 10.119 位相計数モード時の位相差、オーバーラップ、およびパルス幅

10.7.3 周期設定上の注意事項

コンペアマッチによるカウンタクリアを設定した場合、TCNT は TGR の値と一致した最後のステート (TCNT が一致したカウント値を更新するタイミング) でクリアされます。このため、実際のカウンタの周波数は次の式のようになります。

- チャンネル0～4の場合

$$f = \frac{MP\phi}{(N+1)}$$

- チャンネル5の場合

$$f = \frac{MP\phi}{N}$$

f : カウンタ周波数

MPφ : MTU2 クロック動作周波数

N : TGR の設定値

10.7.4 TCNT のライトとクリアの競合

TCNT のライトサイクル中の T2 ステートで、カウンタクリア信号が発生すると、TCNT へのライトは行われずに、TCNT のクリアが優先されます。

このタイミングを図 10.120 に示します。

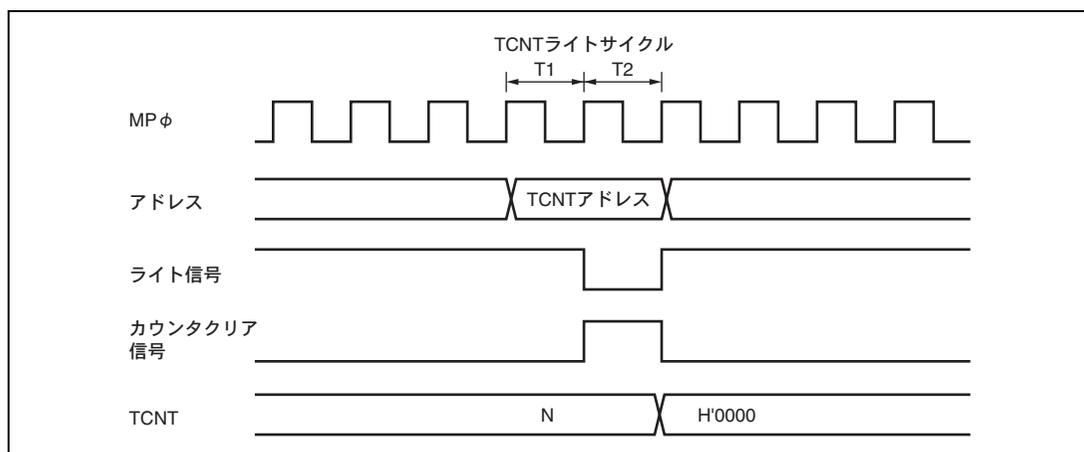


図 10.120 TCNT のライトとクリアの競合

10.7.5 TCNT のライトとカウントアップの競合

TCNT のライトサイクル中の T2 ステートで、カウントアップが発生しても、カウントアップされず、TCNT へのライトが優先されます。

このタイミングを図 10.121 に示します。

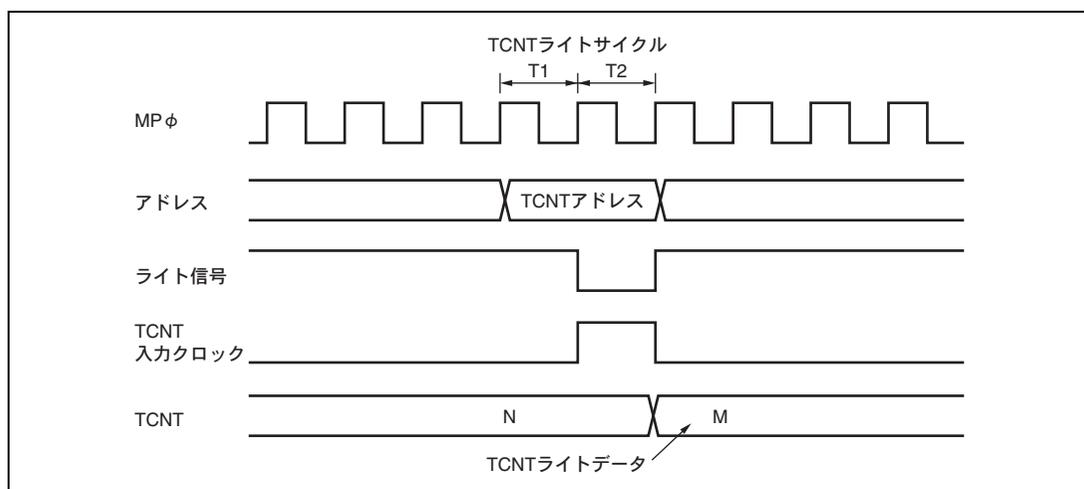


図 10.121 TCNT のライトとカウントアップの競合

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.7.6 TGR のライトとコンペアマッチの競合

TGR のライトサイクル中の T2 ステートでコンペアマッチが発生した場合、TGR のライトが実行され、コンペアマッチ信号も発生します。

このタイミングを図 10.122 に示します。

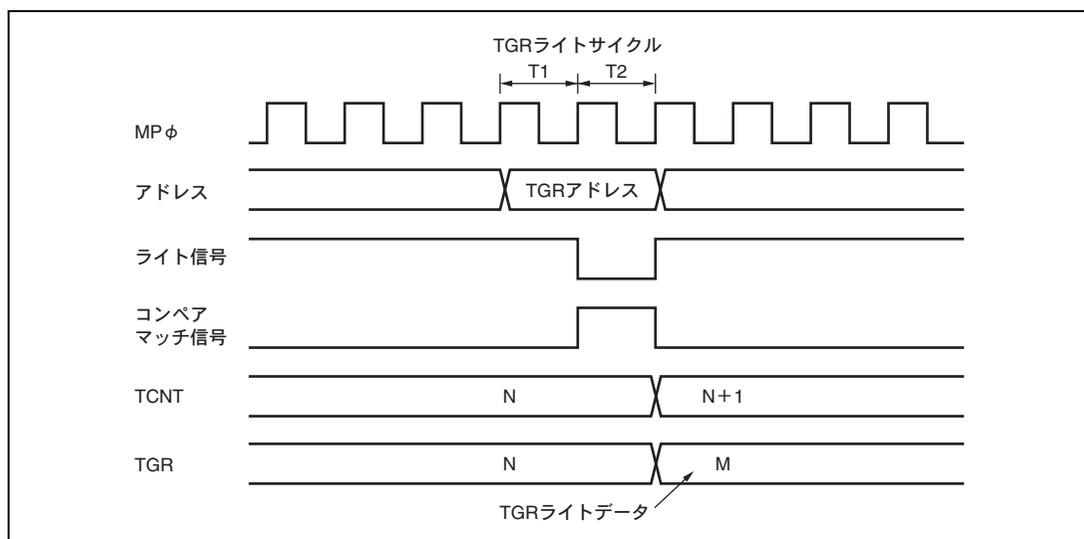


図 10.122 TGR のライトとコンペアマッチの競合

10.7.7 バッファレジスタのライトとコンペアマッチの競合

TGR のライトサイクル中の T2 ステートでコンペアマッチが発生すると、バッファ動作によって TGR に転送されるデータは書き込み前のデータです。

このタイミングを図 10.123 に示します。

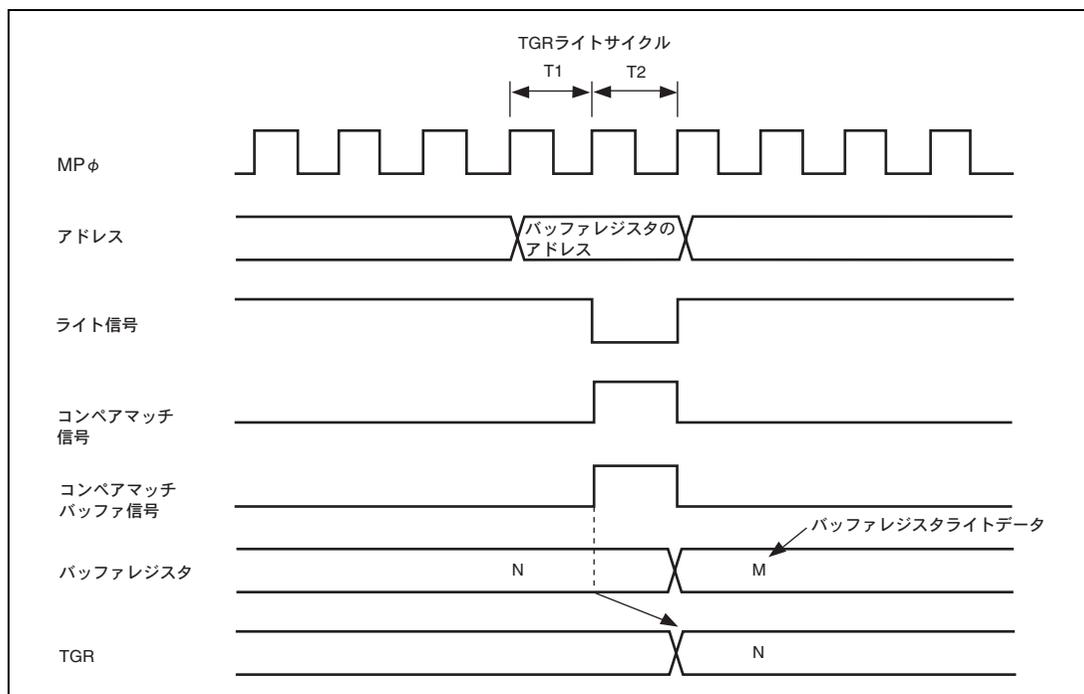


図 10.123 バッファレジスタのライトとコンペアマッチの競合

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

10.7.8 バッファレジスタのライトと TCNT クリアの競合

バッファ転送モードレジスタ (TBTM) でバッファ転送タイミングを TCNT クリア時に設定した場合、TGR のライトサイクル中の T2 ステートで TCNT クリアが発生すると、バッファ動作によって転送されるデータは書き込み前のデータです。

このタイミングを図 10.124 に示します。

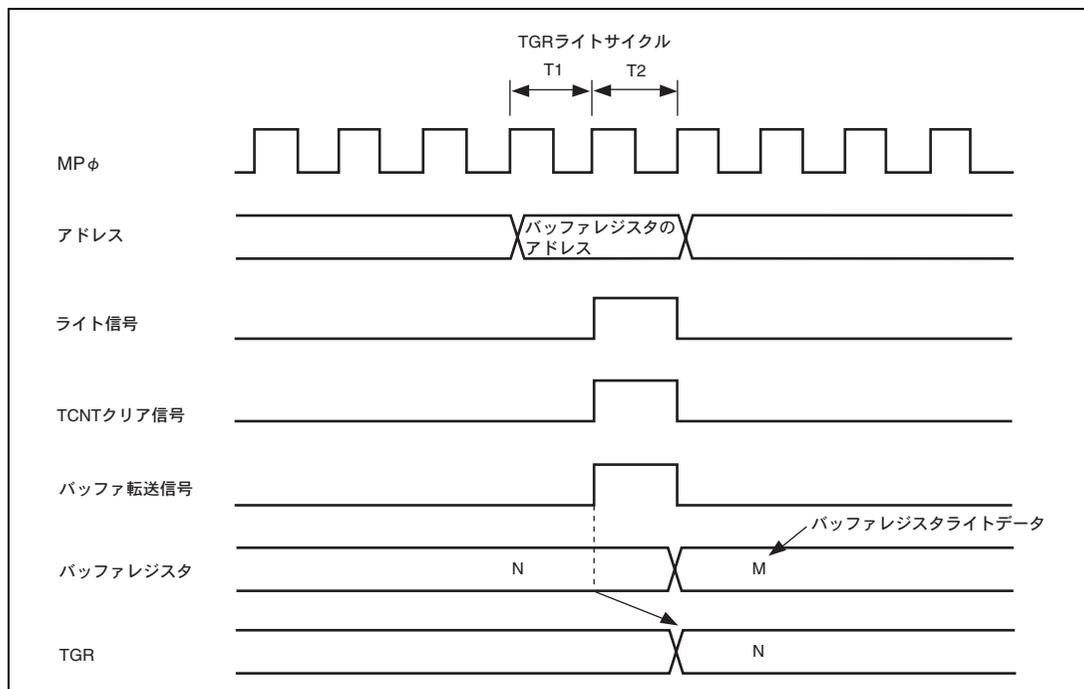


図 10.124 バッファレジスタのライトと TCNT クリアの競合

10.7.9 TGR のリードとインプットキャプチャの競合

TGR のリードサイクル中の T1 ステートでインプットキャプチャ信号が発生すると、リードされるデータは、チャンネル 0~4 ではインプットキャプチャ転送前のデータとなり、チャンネル 5 ではインプットキャプチャ転送後のデータとなります。

このタイミングを図 10.125、図 10.126 に示します。

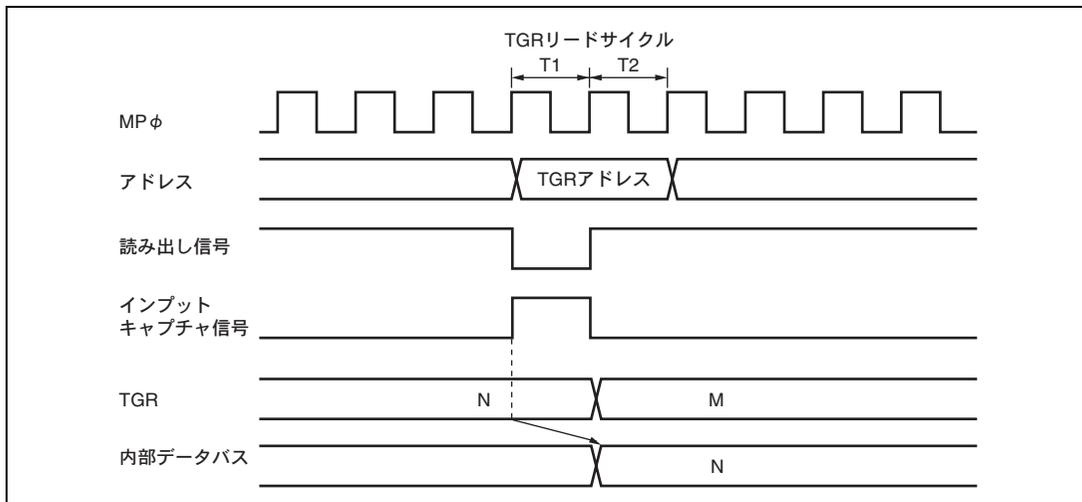


図 10.125 TGR のリードとインプットキャプチャの競合 (チャンネル 0~4)

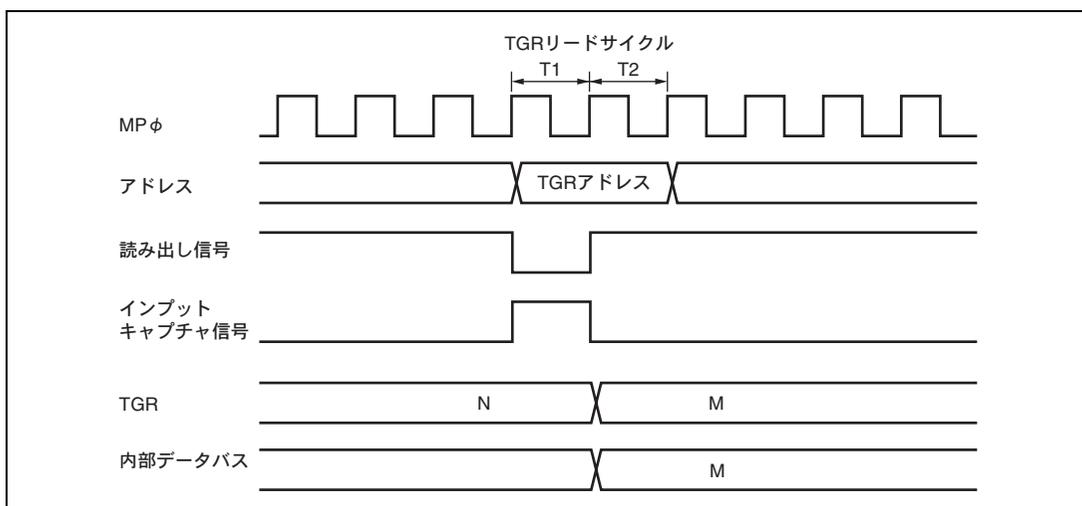


図 10.126 TGR のリードとインプットキャプチャの競合 (チャンネル 5)

10.7.10 TGR のライトとインプットキャプチャの競合

TGR のライトサイクル中の T2 ステートでインプットキャプチャ信号が発生すると、チャンネル 0~4 では TGR へのライトは行われず、インプットキャプチャが優先され、チャンネル 5 では TGR へのライトが実行され、インプットキャプチャ信号も発生します。

このタイミングを図 10.127、図 10.128 に示します。

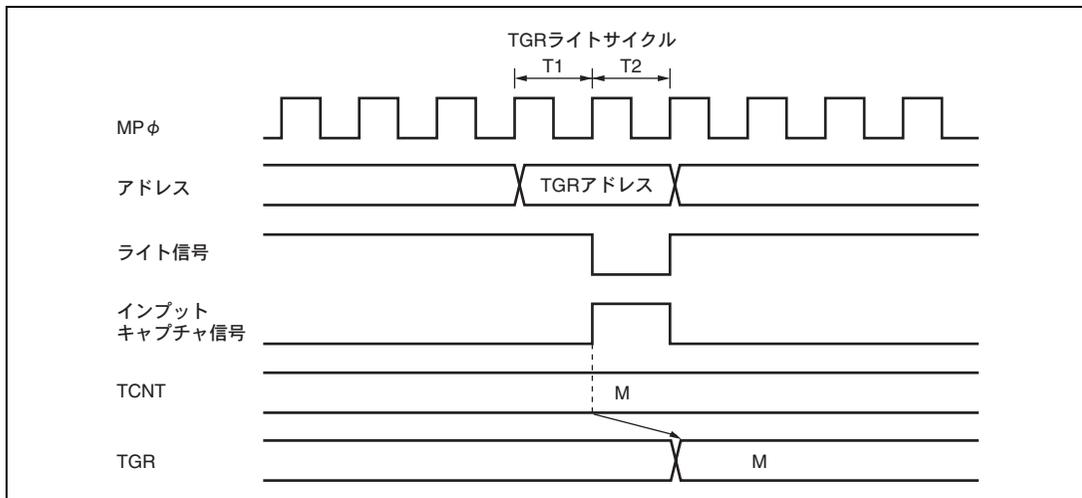


図 10.127 TGR のライトとインプットキャプチャの競合 (チャンネル 0~4)

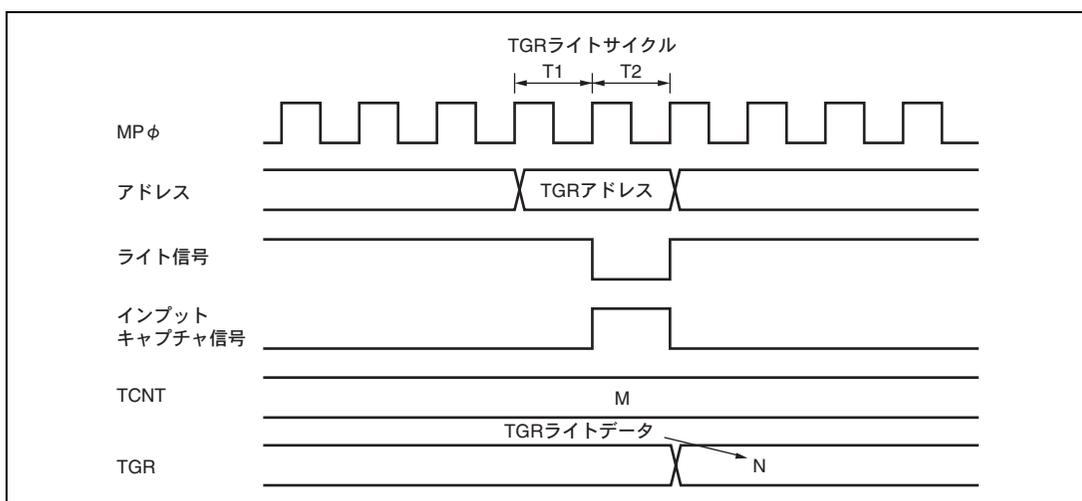


図 10.128 TGR のライトとインプットキャプチャの競合 (チャンネル 5)

10.7.11 バッファレジスタのライトと入力キャプチャの競合

バッファのライトサイクル中の T2 ステートで入力キャプチャ信号が発生すると、バッファレジスタへのライトは行われず、バッファ動作が優先されます。

このタイミングを図 10.129 に示します。

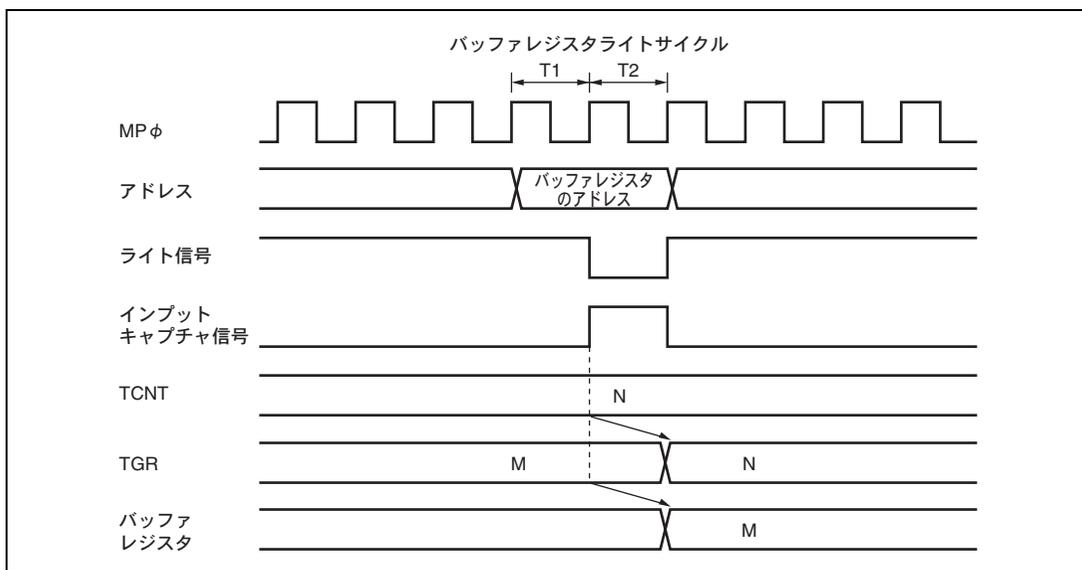


図 10.129 バッファレジスタのライトと入力キャプチャの競合

10.7.12 カスケード接続における TCNT_2 のライトとオーバーフロー／アンダフローの競合

タイマカウンタ (TCNT_1 と TCNT_2) をカスケード接続し、TCNT_1 がカウントする瞬間 (TCNT_2 がオーバーフロー／アンダフローする瞬間) と TCNT_2 の書き込みサイクル中の T2 ステートが競合すると、TCNT_2 への書き込みが行われ、TCNT_1 のカウント信号が禁止されます。このとき、TGRA_1 がコンペアマッチレジスタとして動作し TCNT_1 の値と一致していた場合、コンペアマッチ信号が発生します。

また、チャンネル 0 の入力キャプチャ要因に TCNT_1 カウントクロックを選択した場合には、TGRA_0～D_0 は入力キャプチャ動作します。さらに TGRB_1 の入力キャプチャ要因に TGRC_0 のコンペアマッチ／入力キャプチャを選択した場合には、TGRB_1 は入力キャプチャ動作します。

このタイミングを図 10.130 に示します。

また、カスケード接続動作で TCNT のクリア設定を行う場合には、チャンネル 1 とチャンネル 2 の同期設定を行ってください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

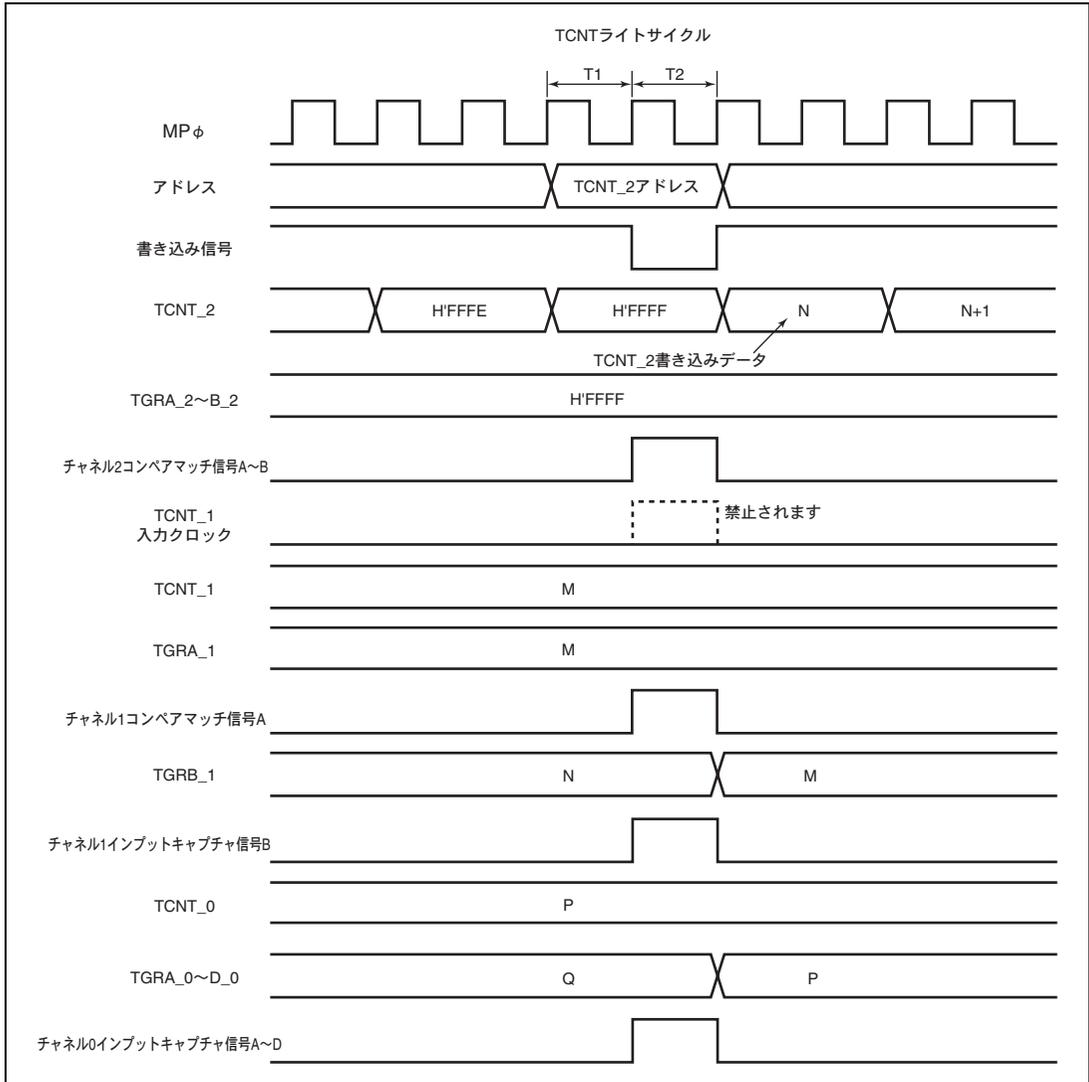


図 10.130 カスケード接続における TCNT_2 のライトとオーバフロー/アンダフローの競合

10.7.13 相補 PWM モード停止時のカウンタ値

TCNT_3、TCNT_4 が相補 PWM モードで動作している時にカウント動作を停止すると、TCNT_3 はタイマデッドタイムレジスタ (TDDR) の値、TCNT_4 は H'0000 になります。

相補 PWM を再スタートすると自動的に初期状態からカウントを開始します。

この説明図を図 10.131 に示します。

また、他の動作モードでカウントを開始する場合は TCNT_3、TCNT_4 にカウント初期値の設定を行ってください。

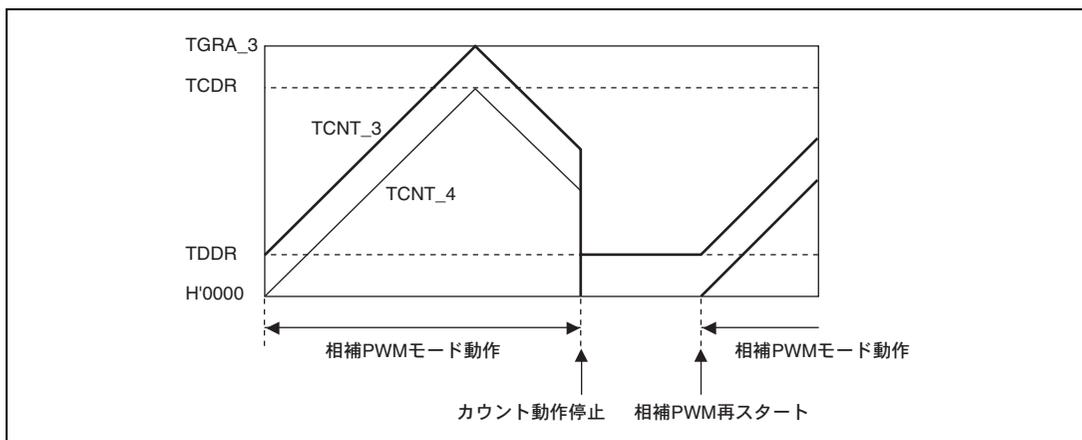


図 10.131 相補 PWM モード停止時のカウンタ値

10.7.14 相補 PWM モードでのバッファ動作の設定

相補 PWM モードでは、PWM 周期設定レジスタ (TGRA_3)、タイマ周期データレジスタ (TCDR)、デューティ設定レジスタ (TGRB_3、TGRA_4、TGRB_4) の書き換えは、バッファ動作で行ってください。

相補 PWM モード時のチャンネル 3 および 4 のバッファ動作は、TMDR_3 の BFA、BFB ビットの設定に従い動作します。TMDR_3 の BFA ビットを 1 にセットした場合、TGRC_3 は TGRA_3 のバッファレジスタとして機能します。同時に TGRC_4 は TGRA_4 のバッファレジスタとして機能し、さらに TCBR は TCDR のバッファレジスタとして機能します。

10.7.15 リセット同期 PWM モードのバッファ動作とコンペアマッチフラグ

リセット同期 PWM モードでバッファ動作を設定する場合には、TMDR_4 の BFA、BFB ビットを 0 に設定してください。TMDR_4 の BFA ビットを 1 に設定すると、TIOC4C 端子の波形出力ができなくなります。

リセット同期 PWM モード時のチャンネル 3 および 4 のバッファ動作は TMDR_3 の BFA、BFB ビットの設定に従い動作します。たとえば、TMDR_3 の BFA ビットを 1 にセットした場合、TGRC_3 は TGRA_3 のバッファレジスタとして機能します。同時に TGRC_4 は TGRA_4 のバッファレジスタとして機能します。

TSR_3 および TSR_4 の TGFC ビットと TGFD ビットは TGRC_3、TGRD_3 がバッファレジスタとして動作している場合、セットされることはありません。

TMDR_3 の BFA、BFB ビットを 1 にセットし、TMDR_4 の BFA、BFB ビットを 0 にセットした場合の TGR_3、TGR_4、TIOC3、TIOC4 の動作例を図 10.132 に示します。

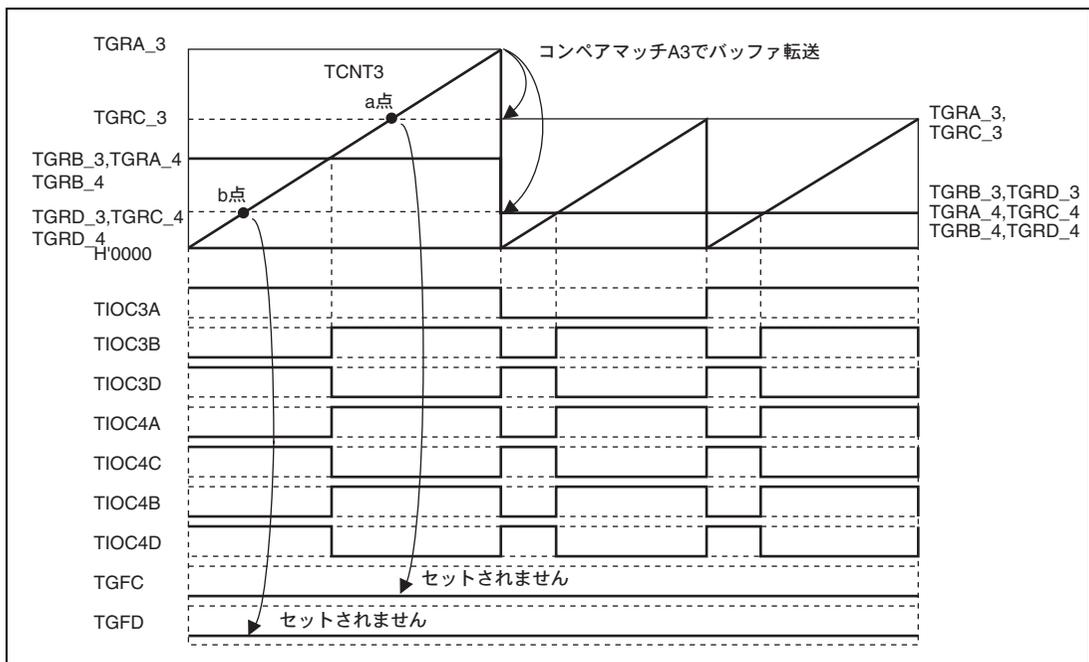


図 10.132 リセット同期 PWM モードのバッファ動作とコンペアマッチフラグ

10.7.16 リセット同期 PWM モードのオーバーフローフラグ

リセット同期 PWM モードを設定し、TSTR の CST3 ビットを 1 に設定すると、TCNT_3 と TCNT_4 のカウント動作が開始します。このとき、TCNT_4 のカウントクロックソースとカウントエッジは TCR_3 の設定に従います。

リセット同期 PWM モードで周期レジスタ TGRA_3 の設定値を H'FFFF とし、カウンタクリア要因に TGRA_3 のコンペアマッチを指定した場合、TCNT_3、TCNT_4 がアップカウントし H'FFFF になると、TGRA_3 とのコンペアマッチが発生し、TCNT_3、TCNT_4 ともにカウントクリアされます。このとき、TSR のオーバーフローフラグ TCFV ビットはセットされません。

リセット同期 PWM モードで周期レジスタ TGRA_3 の設定値を H'FFFF とし、カウンタクリア要因に TGRA_3 のコンペアマッチを指定し、同期設定していない場合の TCFV ビットの動作例を図 10.133 に示します。

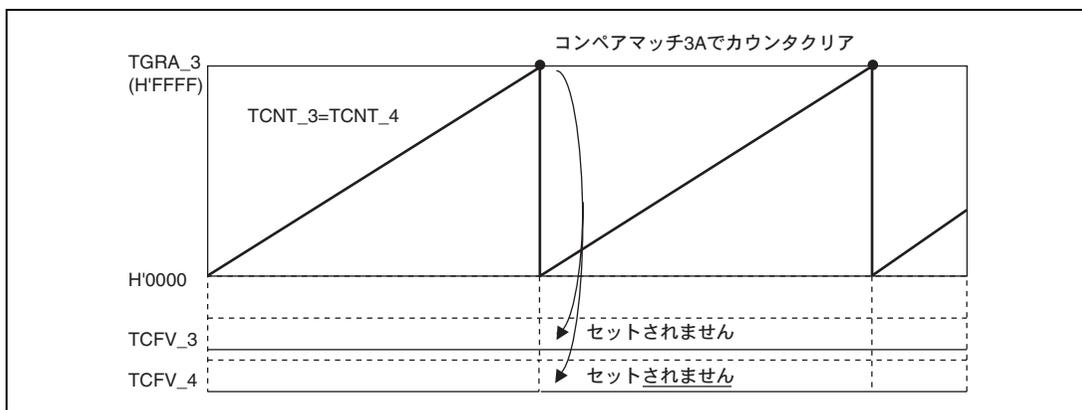


図 10.133 リセット同期 PWM モードのオーバーフローフラグ

10.7.17 オーバフロー／アンダフローとカウンタクリアの競合

オーバフロー／アンダフローとカウンタクリアが同時に発生すると、TSR の TCFV / TCFU フラグはセットされず、TCNT のクリアが優先されます。

TGR のコンペアマッチをクリア要因とし、TGR に H'FFFF を設定した場合の動作タイミングを図 10.134 に示します。

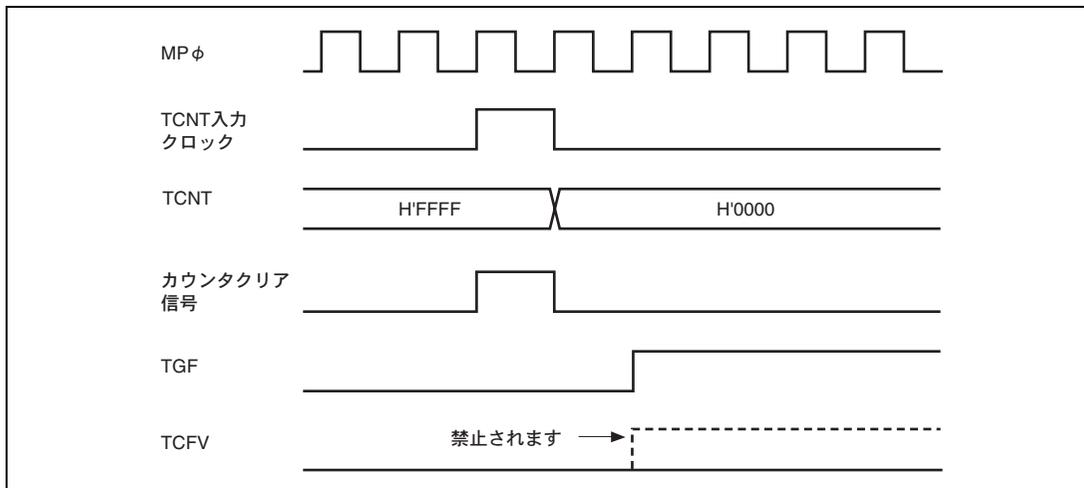


図 10.134 オーバフローとカウンタクリアの競合

10.7.18 TCNT のライトとオーバフロー／アンダフローの競合

TCNT のライトサイクル中の T2 ステートで、カウントアップ／カウントダウンが発生し、オーバフロー／アンダフローが発生しても、TCNT へのライトが優先され、TSR の TCFV / TCFU フラグはセットされません。

TCNT のライトとオーバフロー競合時の動作タイミングを図 10.135 に示します。

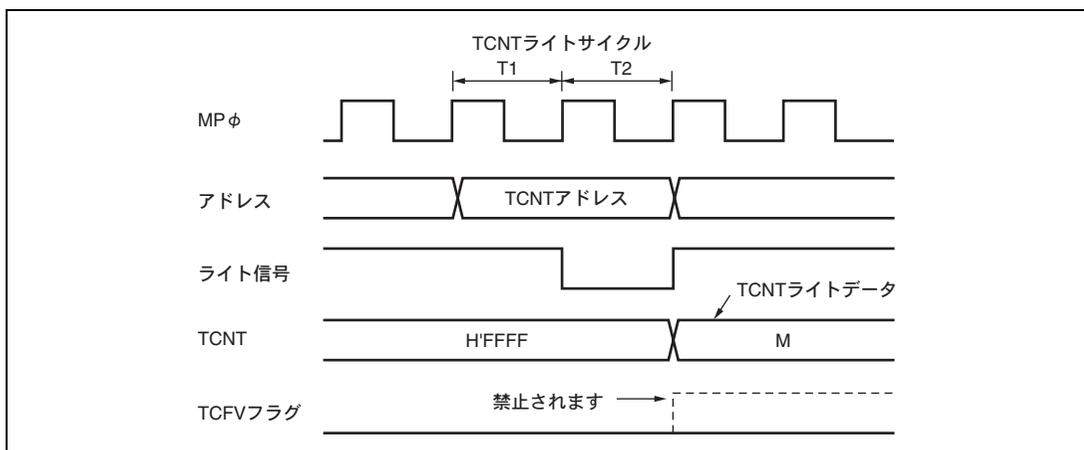


図 10.135 TCNT のライトとオーバフローの競合

10.7.19 通常動作または PWM モード 1 からリセット同期 PWM モードへ遷移する場合の注意事項

チャンネル3,4の通常動作またはPWMモード1からリセット同期PWMモードへ遷移する場合、出力端子(TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A、TIOC4C、TIOC4B、TIOC4D)をハイレベルの状態にしたままカウンタを止め、リセット同期PWMモードに遷移して動作させると、端子の初期出力が正しく出力されませんのでご注意ください。

通常動作からリセット同期PWMモードに遷移する場合には、TIORH_3、TIORL_3、TIORH_4、TIORL_4レジスタにH'11を書いて出力端子をローレベルに初期化した後、レジスタの初期値H'00を設定してからモード遷移を行ってください。

PWMモード1からリセット同期PWMモードに遷移する場合には、いったん通常動作に遷移してから出力端子をローレベルへ初期化した後、レジスタの初期値H'00を設定してからリセット同期PWMモードに遷移してください。

10.7.20 相補 PWM モード、リセット同期 PWM モードの出力レベル

チャンネル3、4が相補PWMモードまたはリセット同期PWMモードの場合、PWM波形の出力レベルはタイマアウトプットコントロールレジスタ(TOCR)のOLSP、OLSNビットで設定します。相補PWMモードまたはリセット同期PWMモードの場合、TIORはH'00としてください。

10.7.21 モジュールスタンバイ時の割り込み

割り込みが要求された状態でモジュールスタンバイになると、CPUの割り込み要因、またはDTCの起動要因のクリアができません。

事前に割り込みをディスエーブルするなどしてからモジュールスタンバイモードとしてください。

10.7.22 カスケード接続における TCNT_1、TCNT_2 同時インプットキャプチャ

タイマカウンタ1、2(TCNT_1とTCNT_2)をカスケード接続して、32ビットカウンタとして動作させている場合、TIOC1AとTIOC2A、またはTIOC1BとTIOC2Bに同時にインプットキャプチャ入力を行っても、TCNT_1、TCNT_2に入力される外部からのインプットキャプチャ信号を、内部クロックに同期させて内部に取り込む際に、TIOC1A、TIOC2A、またはTIOC1BとTIOC2Bの取り込みタイミングにずれが生じ、カスケードカウンタ値を正常にキャプチャできない可能性があります。

例として、TCNT_1(上位16ビットのカウンタ)がTCNT_2(下位16ビットのカウンタ)のオーバフローによるカウントアップ値をキャプチャすべきところを、カウントアップ前のカウント値をキャプチャします。その場合、正しくはTCNT_1=H'FFF1、TCNT_2=H'0000の値をTGRA_1とTGRA_2、もしくはTGRB_1とTGRB_2に転送すべきところを誤ってTCNT_1=H'FFF0、TCNT_2=H'0000の値を転送します。

MTU2では1本のインプットキャプチャ入力でTCNT_1とTCNT_2を同時にキャプチャできる機能を追加しており、本機能を使用すれば、TCNT_1とTCNT_2のキャプチャタイミングのずれなく、32ビットカウンタの取り込みを行うことができます。詳細は、「10.3.8 タイマインプットキャプチャコントロールレジスタ(TICCR)」をご覧ください。

10.7.23 相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御における注意事項

相補 PWM モードにて、同期カウンタクリア時出力波形制御を有効 (TWCR レジスタの WRE=1) とした状態で、条件 (1)、条件 (2) のいずれかを満たすと、下記の現象が発生します。

- PWM出力端子のデッドタイムが短くなる (もしくは消失)。
- PWM逆相出力端子から、アクティブレベル出力期間以外でアクティブレベルが出力される。

条件 (1) 初期出力の抑止期間⑩にて、PWM 出力がデッドタイム期間中に、同期クリアする (図 10.136)。

条件 (2) 初期出力の抑止期間⑩、⑪にて、 $TGRB_3 \leq TDDR$ 、 $TGRA_4 \leq TDDR$ 、 $TGRB_4 \leq TDDR$ のいずれかが成立する状態で、同期クリアする (図 10.137)。

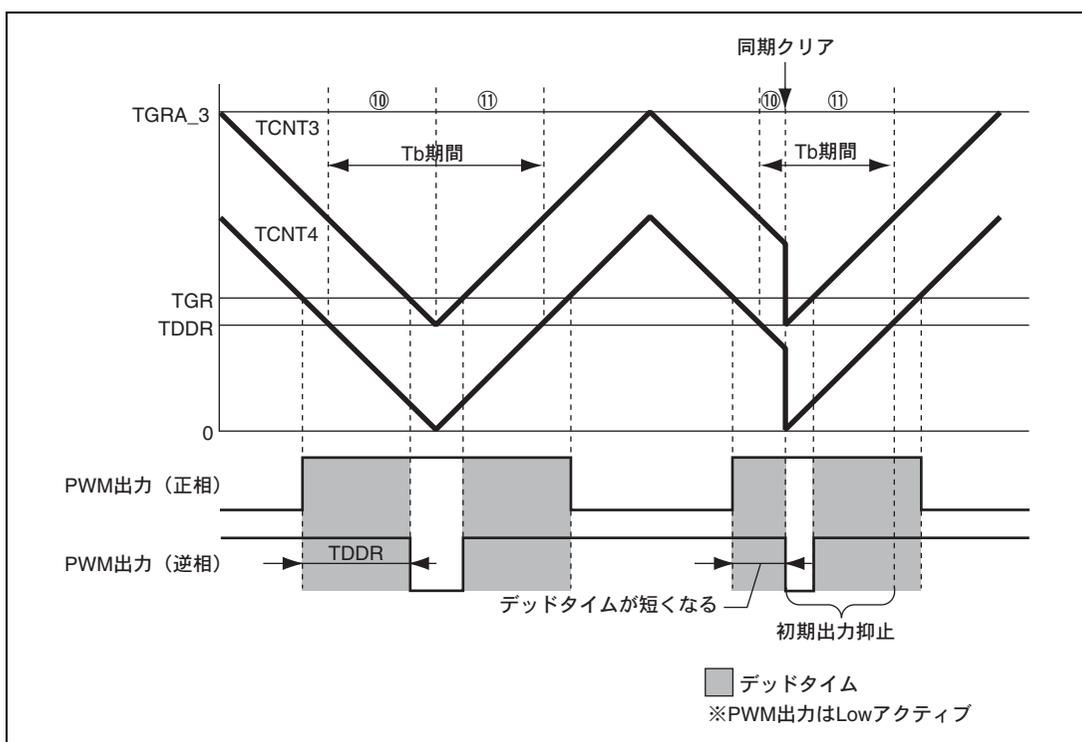


図 10.136 条件 (1) の同期クリア例

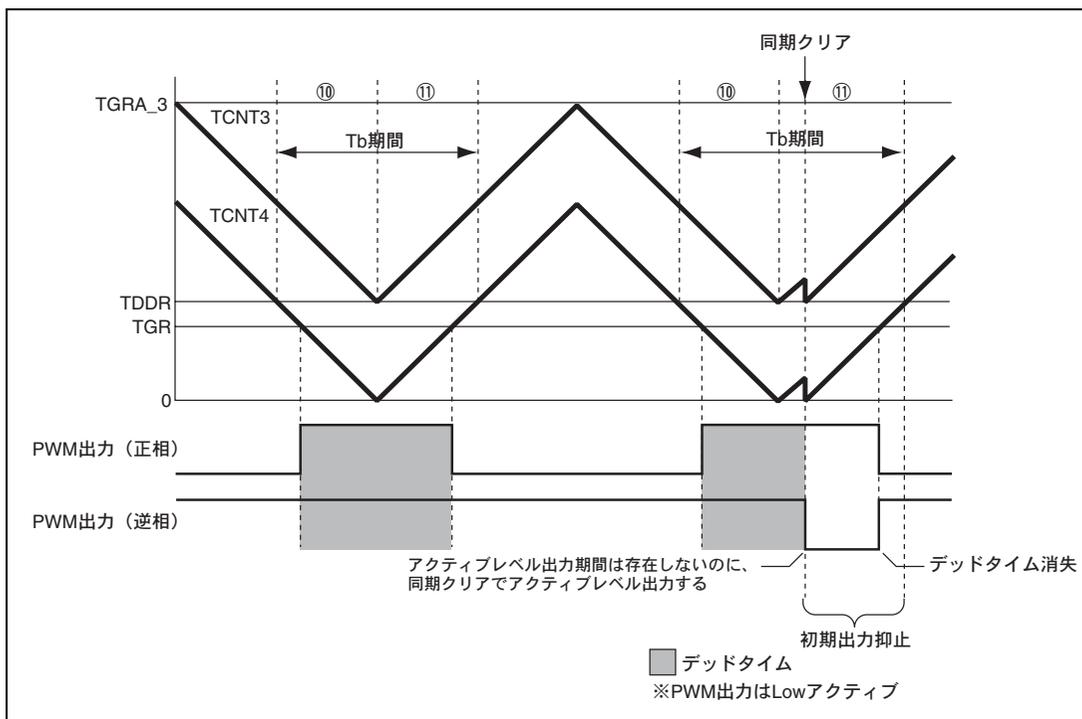


図 10.137 条件 (2) の同期クリア例

本現象は下記の方法により、回避することができます。

コンペアレジスタ TGRB_3、TGRA_4、TGRB_4 のすべてが、デッドタイムデータレジスタ TDDR の 2 倍以上になるように設定した状態で、同期クリアする。

10.8 MTU2 出力端子の初期化方法

10.8.1 動作モード

MTU2 には以下の 6 つの動作モードがあり、いずれのモードでも波形出力することができます。

- ノーマルモード (チャンネル0~4)
- PWMモード1 (チャンネル0~4)
- PWMモード2 (チャンネル0~2)
- 位相計数モード1~4 (チャンネル1、2)
- 相補PWMモード (チャンネル3、4)
- リセット同期PWMモード (チャンネル3、4)

ここでは、各モードでの MTU2 出力端子の初期化方法について示します。

10.8.2 リセットスタート時の動作

MTU2 の出力端子 (TIOC*) はリセットまたはスタンバイモード時に L に初期化されます。MTU2 の端子機能の選択はピンファンクションコントローラ (PFC) で行うため、PFC が設定された時点でそのときの MTU2 の端子の状態がポートに出力されます。リセット直後に PFC で MTU2 の出力を選択した場合、ポート出力には MTU2 出力の初期状態 L がそのまま出力されます。アクティブレベルが L の場合、ここでシステムが動作してしまうため、PFC の設定は MTU2 の出力端子の初期設定終了後に行ってください。

【注】 * チャンネル番号+ポート記号が入ります。

10.8.3 動作中の異常などによる再設定時の動作

MTU2の動作中に異常が発生した場合、システムでMTU2の出力を遮断してください。遮断は端子の出力をPFCでポート出力に切り替え、アクティブレベルの反転を出力することにより行います。また、大電流端子に関してはポートアウトプットイネーブル(POE)を使用し、ハード的に出力を遮断することも可能です。以下、動作中の異常などによる再設定時の端子の初期化手順と、再設定後別の動作モードで再スタートする場合の手順について示します。

MTU2には前述のように6つの動作モードがあります。モード遷移の組み合わせは36通りとなりますがチャンネルとモードの組み合わせ上存在しない遷移が存在します。この一覧表を表10.59に示します。

ただし、下記の表記を使用します。

Normal : ノーマルモード PWM1 : PWM モード 1 PWM2 : PWM モード 2

PCM : 位相計数モード 1~4 CPWM : 相補 PWM モード RPWM : リセット同期 PWM モード

表 10.59 モード遷移の組み合わせ

	Normal	PWM1	PWM2	PCM	CPWM	RPWM
Normal	(1)	(2)	(3)	(4)	(5)	(6)
PWM1	(7)	(8)	(9)	(10)	(11)	(12)
PWM2	(13)	(14)	(15)	(16)	none	none
PCM	(17)	(18)	(19)	(20)	none	none
CPWM	(21)	(22)	none	none	(23) (24)	(25)
RPWM	(26)	(27)	none	none	(28)	(29)

10.8.4 動作中の異常などによる端子の初期化手順、モード遷移の概要

- タイマI/Oコントロールレジスタ (TIOR) の設定で端子の出力レベルを選択するモード (Normal、PWM1、PWM2、PCM) に遷移する場合はTIORの設定により端子を初期化してください。
- PWMモード1ではTIOC*B (TIOC*D) 端子に波形が出力されないため、TIORを設定しても端子は初期化されません。初期化したい場合にはノーマルモードで初期化した後、PWMモード1に遷移してください。
- PWMモード2では周期レジスタの端子に波形が出力されないため、TIORを設定しても端子は初期化されません。初期化したい場合にはノーマルモードで初期化した後、PWMモード2に遷移してください。
- ノーマルモードまたはPWMモード2ではTGRC、TGRDがバッファレジスタとして動作している場合、TIORを設定してもバッファレジスタの端子は初期化されません。初期化したい場合にはバッファモードを解除して初期化した後、バッファモードを再設定してください。
- PWMモード1ではTGRC、TGRDのいずれか一方がバッファレジスタとして動作している場合、TIORを設定してもTGRCの端子は初期化されません。TGRCの端子を初期化したい場合にはバッファモードを解除して初期化した後、バッファモードを再設定してください。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

- タイマアウトプットコントロールレジスタ (TOCR) の設定で端子の出力レベルを選択するモード (CPWM、RPWM) に遷移する場合は、ノーマルモードに遷移し TIOR で初期化、TIOR を初期値に戻したのちタイマアウトプットマスタインペブルレジスタ (TOER) でチャンネル3、4を一度出力禁止としてください。その後モード設定手順 (TOCR設定、TMDR設定、TOER設定) に従い動作させてください。

【注】 本項記述中の*にはチャンネル番号が入ります。

以下、表 10.59 の組み合わせ No. に従い端子の初期化手順を示します。なお、アクティブレベルは L とします。

(1) ノーマルモードで動作中に異常が発生し、ノーマルモードで再起動する場合の動作

ノーマルモードで異常が発生し、再設定後ノーマルモードで再起動する場合の説明図を図 10.138 に示します。

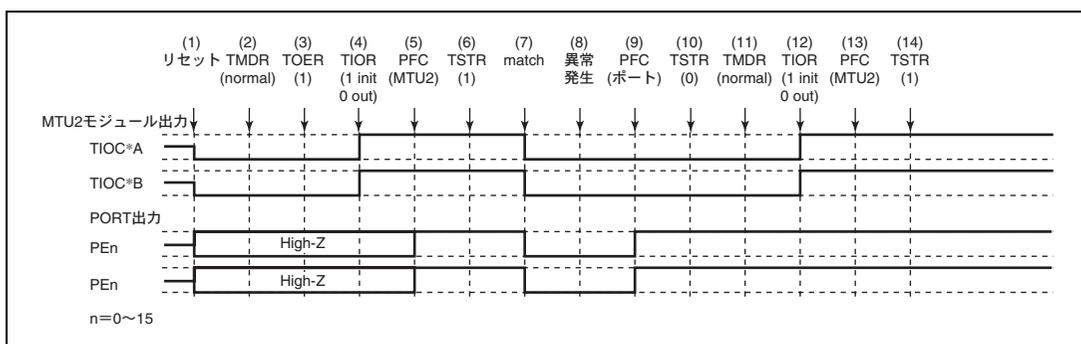


図 10.138 ノーマルモードで異常が発生し、ノーマルモードで復帰する場合

- (1) リセットにより MTU2 出力はローレベル、ポートはハイインピーダンスになります。
- (2) リセットにより TMDR はノーマルモード設定になります。
- (3) チャンネル 3、4 では TIOR で端子を初期化する前に TOER で出力を許可してください。
- (4) TIOR で端子を初期化してください (例は初期出力はハイレベル、コンペアマッチでローレベル出力です)。
- (5) PFC で MTU2 出力としてください。
- (6) TSTR でカウント動作を開始します。
- (7) コンペアマッチの発生によりローレベルを出力します。
- (8) 異常が発生しました。
- (9) PFC でポート出力とし、アクティブレベルの反転を出力してください。
- (10) TSTR でカウント動作を停止します。
- (11) ノーマルモードで再起動する場合は必要ありません。
- (12) TIOR で端子を初期化してください。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再起動します。

(2) ノーマルモードで動作中に異常が発生し、PWM モード 1 で再スタートする場合の動作

ノーマルモードで異常が発生し、再設定後 PWM モード 1 で再スタートする場合の説明図を図 10.139 に示します。

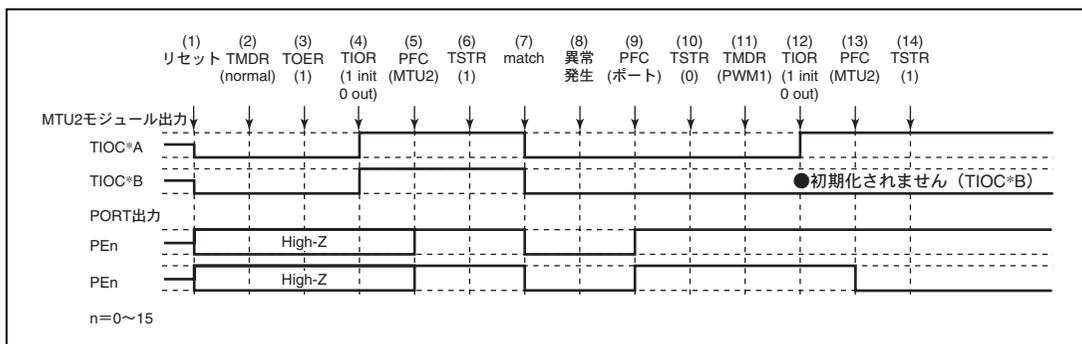


図 10.139 ノーマルモードで異常が発生し、PWM モード 1 で復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.138 と共通です。
- (11) PWM モード 1 を設定します。
- (12) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 1 では TIOC*B 側は初期化されません。初期化したい場合はノーマルモードで初期化した後、PWM モード 1 に遷移してください)。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(3) ノーマルモードで動作中に異常が発生し、PWM モード 2 で再スタートする場合の動作

ノーマルモードで異常が発生し、再設定後 PWM モード 2 で再スタートする場合の説明図を図 10.140 に示します。

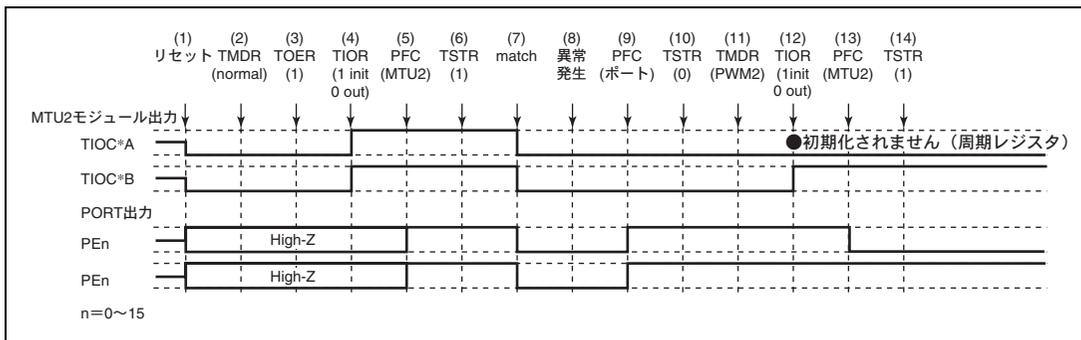


図 10.140 ノーマルモードで異常が発生し、PWM モード 2 で復帰する場合

(1) ~ (10) は図 10.138 と共通です。

(11) PWM モード 2 を設定します。

(12) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 2 では周期レジスタの端子は初期化されません。初期化したい場合にはノーマルモードで初期化した後 PWM モード 2 に遷移してください)。

(13) PFC で MTU2 出力としてください。

(14) TSTR で再スタートします。

【注】 PWM モード 2 はチャンネル 0~2 でのみ設定可能です。したがって TOER の設定は不要です。

(4) ノーマルモードで動作中に異常が発生し、位相計数モードで再起動する場合の動作

ノーマルモードで異常が発生し、再設定後位相計数モードで再起動する場合の説明図を図 10.141 に示します。

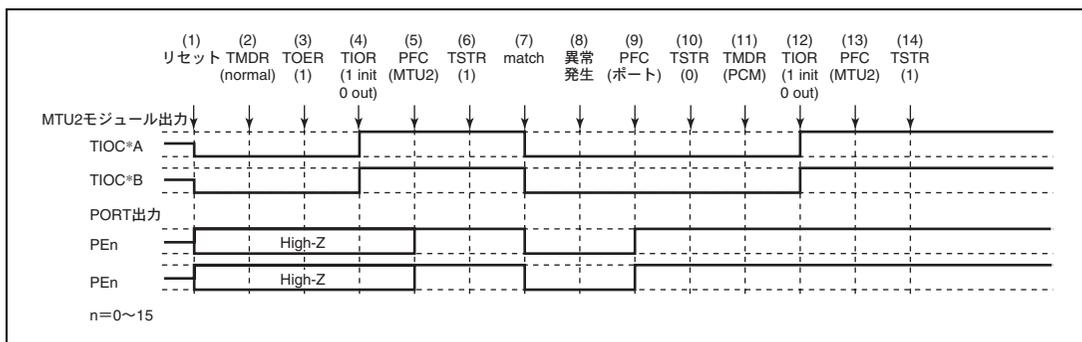


図 10.141 ノーマルモードで異常が発生し、位相計数モードで復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.138 と共通です。
- (11) 位相計数モードを設定します。
- (12) TIOR で端子を初期化してください。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再起動します。

【注】 位相計数モードはチャンネル 1、2 でのみ設定可能です。したがって TOER の設定は不要です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(5) ノーマルモードで動作中に異常が発生し、相補 PWM モードで再スタートする場合の動作

ノーマルモードで異常が発生し、再設定後相補 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図 10.142 に示します。

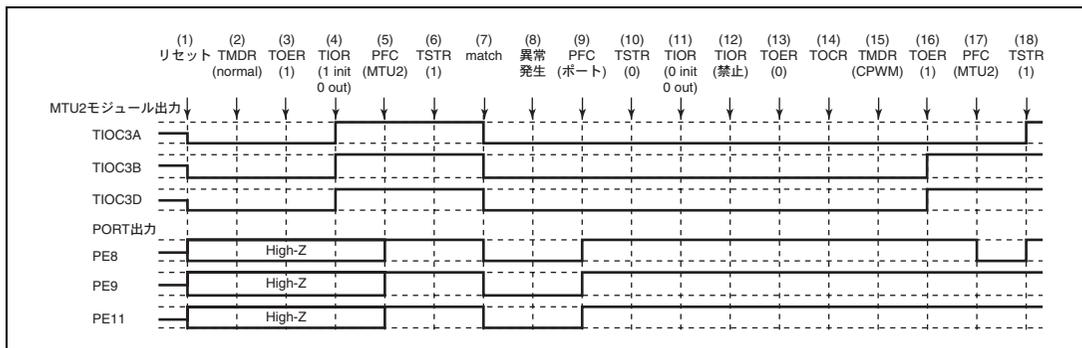


図 10.142 ノーマルモードで異常が発生し、相補 PWM モードで復帰する場合

(1) ~ (10) は図 10.138 と共通です。

(11) TIOR でノーマルモードの波形生成部を初期化してください。

(12) TIOR でノーマルモードの波形生成部の動作を禁止してください。

(13) TOER でチャンネル 3、4 の出力を禁止してください。

(14) TOCR で相補 PWM の出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。

(15) 相補 PWM を設定します。

(16) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。

(17) PFC で MTU2 出力としてください。

(18) TSTR で再スタートします。

(6) ノーマルモードで動作中に異常が発生し、リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の動作

ノーマルモードで異常が発生し、再設定後リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図 10.143 に示します。

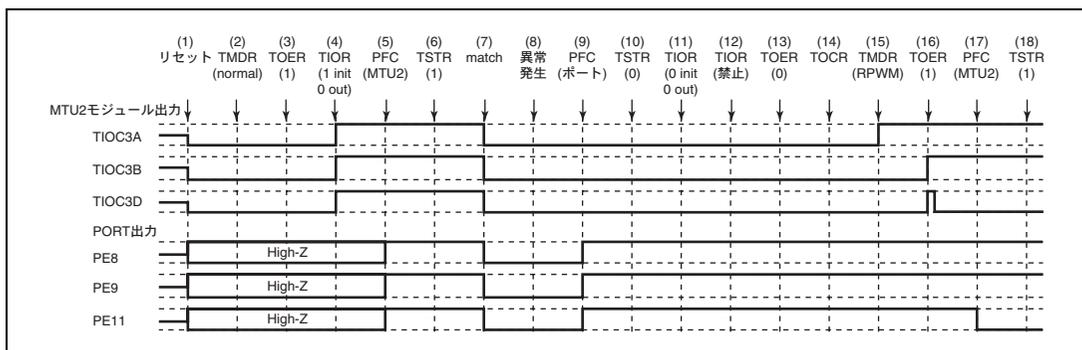


図 10.143 ノーマルモードで異常が発生し、リセット同期 PWM モードで復帰する場合

- (1) ~ (13) は図 10.138 と共通です。
- (14) TOCR でリセット同期 PWM の出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。
- (15) リセット同期 PWM を設定します。
- (16) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。
- (17) PFC で MTU2 出力としてください。
- (18) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(7) PWM モード 1 で動作中に異常が発生し、ノーマルモードで再スタートする場合の動作

PWM モード 1 で異常が発生し、再設定後ノーマルモードで再スタートする場合の説明図を図 10.144 に示します。

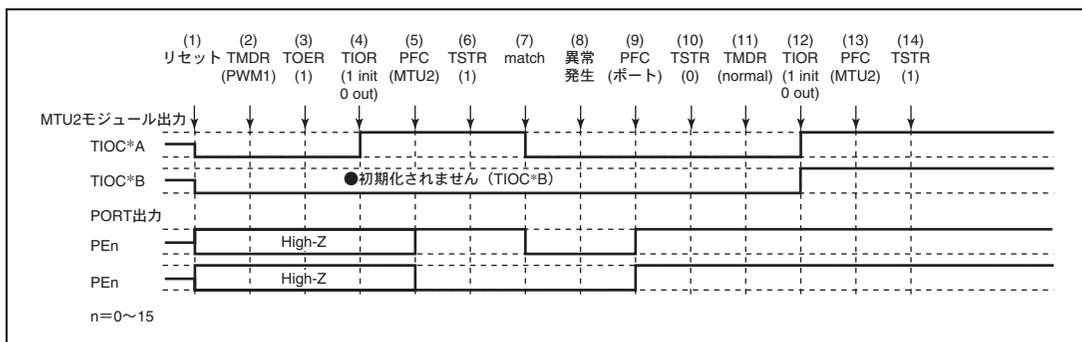


図 10.144 PWM モード 1 で異常が発生し、ノーマルモードで復帰する場合

- (1) リセットにより MTU2 出力はローレベル、ポートはハイインピーダンスになります。
- (2) PWM モード 1 を設定してください。
- (3) チャンネル 3、4 では TIOR で端子を初期化する前に TOER で出力を許可してください。
- (4) TIOR で端子を初期化してください (例は初期出力はハイレベル、コンペアマッチでローレベル出力です。PWM モード 1 では TIOC*B 側は初期化されません)。
- (5) PFC で MTU2 出力としてください。
- (6) TSTR でカウント動作を開始します。
- (7) コンペアマッチの発生により L を出力します。
- (8) 異常が発生しました。
- (9) PFC でポート出力とし、アクティブレベルの反転を出力してください。
- (10) TSTR でカウント動作を停止します。
- (11) ノーマルモードを設定してください。
- (12) TIOR で端子を初期化してください。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再スタートします。

(8) PWM モード 1 で動作中に異常が発生し、PWM モード 1 で再スタートする場合の動作

PWM モード 1 で異常が発生し、再設定後 PWM モード 1 で再スタートする場合の説明図を図 10.145 に示します。

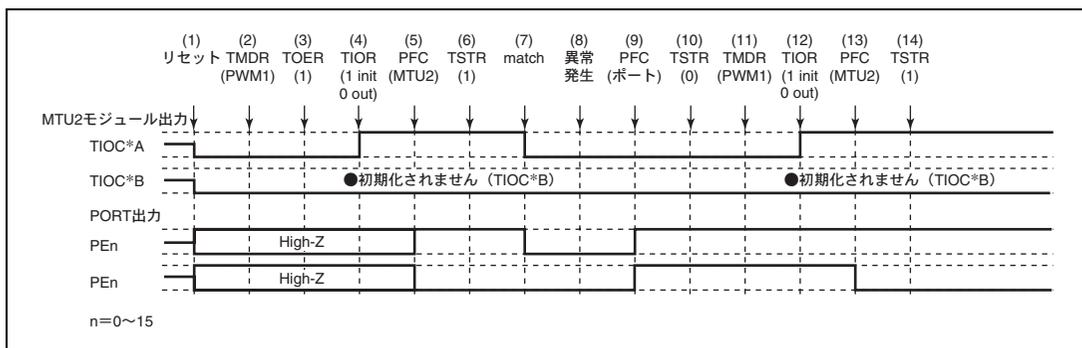


図 10.145 PWM モード 1 で異常が発生し、PWM モード 1 で復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.144 と共通です。
- (11) PWM モード 1 で再スタートする場合には必要ありません。
- (12) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 1 では TIOC*B 側は初期化されません)。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(9) PWM モード 1 で動作中に異常が発生し、PWM モード 2 で再スタートする場合の動作

PWM モード 1 で異常が発生し、再設定後 PWM モード 2 で再スタートする場合の説明図を図 10.146 に示します。

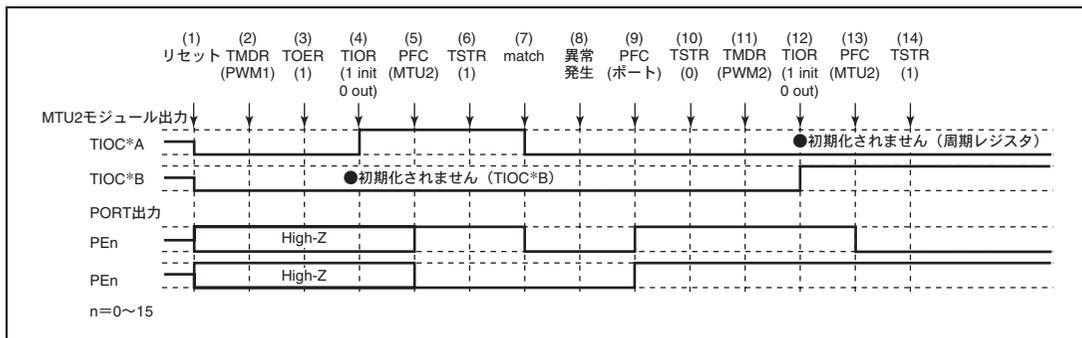


図 10.146 PWM モード 1 で異常が発生し、PWM モード 2 で復帰する場合

(1) ~ (10) は図 10.144 と共通です。

(11) PWM モード 2 を設定します。

(12) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 2 では周期レジスタの端子は初期化されません)。

(13) PFC で MTU2 出力としてください。

(14) TSTR で再スタートします。

【注】 PWM モード 2 はチャンネル 0~2 でのみ設定可能です。したがって TOER の設定は不要です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(10) PWM モード 1 で動作中に異常が発生し、位相計数モードで再起動する場合の動作

PWM モード 1 で異常が発生し、再設定後位相計数モードで再起動する場合の説明図を図 10.147 に示します。

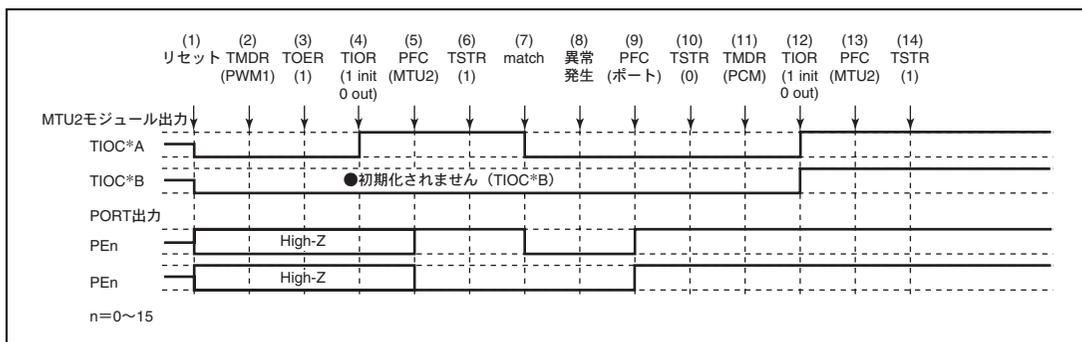


図 10.147 PWM モード 1 で異常が発生し、位相計数モードで復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.144 と共通です。
- (11) 位相計数モードを設定します。
- (12) TIOR で端子を初期化してください。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再起動します。

【注】 位相計数モードはチャンネル 1、2 でのみ設定可能です。したがって TOER の設定は不要です。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(11) PWM モード 1 で動作中に異常が発生し、相補 PWM モードで再スタートする場合の動作

PWM モード 1 で異常が発生し、再設定後相補 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図 10.148 に示します。

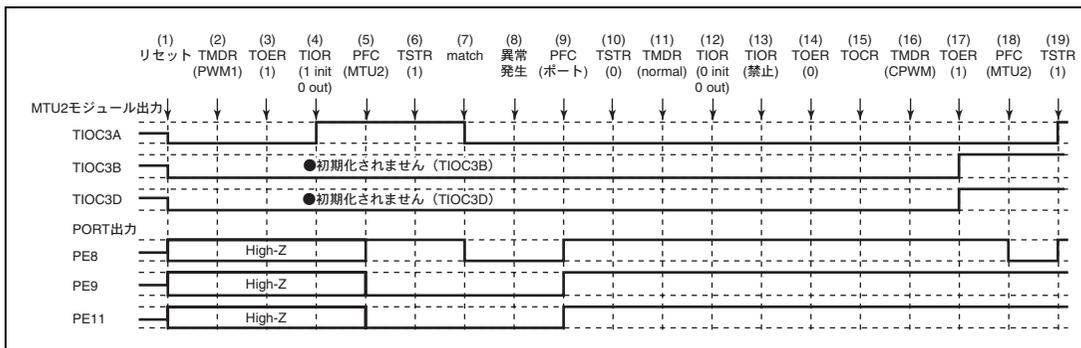


図 10.148 PWM モード 1 で異常が発生し、相補 PWM モードで復帰する場合

(1) ~ (10) は図 10.144 と共通です。

(11) 波形生成部の初期化のためノーマルモードを設定してください。

(12) TIOR で PWM モード 1 の波形生成部を初期化してください。

(13) TIOR で PWM モード 1 の波形生成部の動作を禁止してください。

(14) TOER でチャンネル 3、4 の出力を禁止してください。

(15) TOCR で相補 PWM の出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。

(16) 相補 PWM を設定します。

(17) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。

(18) PFC で MTU2 出力としてください。

(19) TSTR で再スタートします。

(12) PWM モード 1 で動作中に異常が発生し、リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の動作

PWM モード 1 で異常が発生し、再設定後リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図 10.149 に示します。

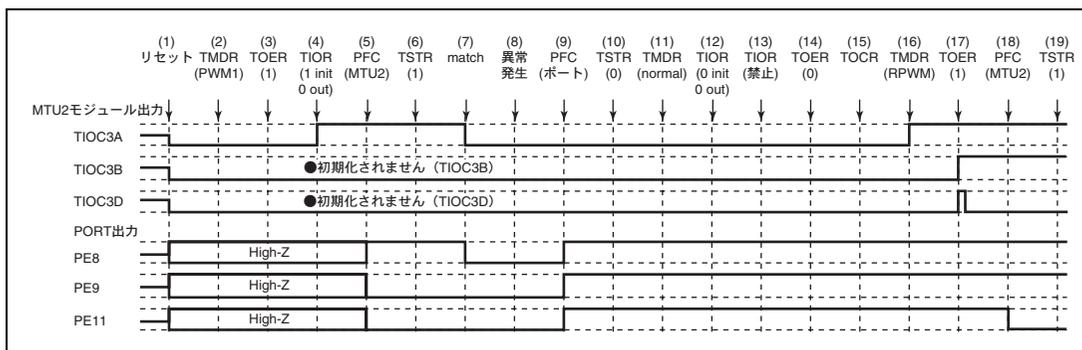


図 10.149 PWM モード 1 で異常が発生し、リセット同期 PWM モードで復帰する場合

- (1) ~ (14) は図 10.148 と共通です。
- (15) TOCR でリセット同期 PWM の出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。
- (16) リセット同期 PWM を設定します。
- (17) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。
- (18) PFC で MTU2 出力としてください。
- (19) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(13) PWM モード 2 で動作中に異常が発生し、ノーマルモードで再起動する場合の動作

PWM モード 2 で異常が発生し、再設定後ノーマルモードで再起動する場合の説明図を図 10.150 に示します。

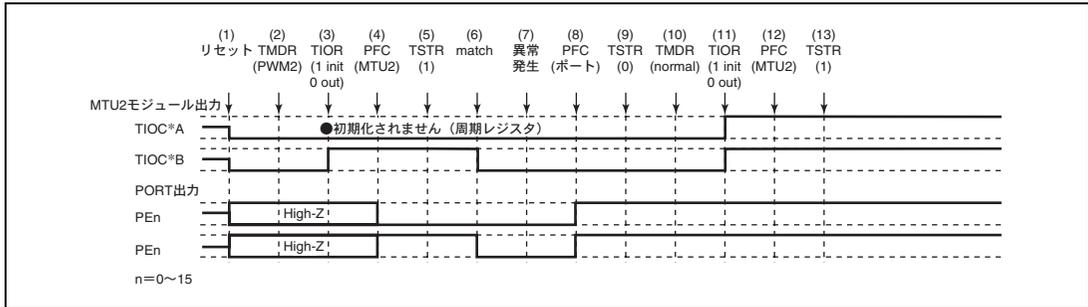


図 10.150 PWM モード 2 で異常が発生し、ノーマルモードで復帰する場合

- (1) リセットにより MTU2 出力はローレベル、ポートはハイインピーダンスになります。
- (2) PWM モード 2 を設定してください。
- (3) TIOR で端子を初期化してください (例は初期出力はハイレベル、コンペアマッチでローレベル出力です。
PWM モード 2 では周期レジスタの端子は初期化されません。例は TIOC*A が周期レジスタの場合です)。
- (4) PFC で MTU2 出力としてください。
- (5) TSTR でカウント動作を開始します。
- (6) コンペアマッチの発生によりローレベルを出力します。
- (7) 異常が発生しました。
- (8) PFC でポート出力とし、アクティブレベルの反転を出力してください。
- (9) TSTR でカウント動作を停止します。
- (10) ノーマルモードを設定してください。
- (11) TIOR で端子を初期化してください。
- (12) PFC で MTU2 出力としてください。
- (13) TSTR で再起動します。

(14) PWM モード 2 で動作中に異常が発生し、PWM モード 1 で再スタートする場合の動作

PWM モード 2 で異常が発生し、再設定後 PWM モード 1 で再スタートする場合の説明図を図 10.151 に示します。

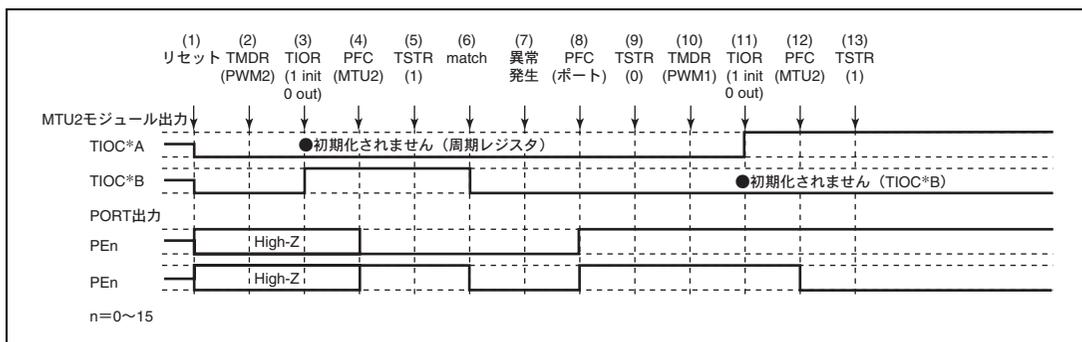


図 10.151 PWM モード 2 で異常が発生し、PWM モード 1 で復帰する場合

- (1) ~ (9) は図 10.150 と共通です。
- (10) PWM モード 1 を設定します。
- (11) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 1 では TIOC*B 側は初期化されません)。
- (12) PFC で MTU2 出力としてください。
- (13) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(15) PWM モード 2 で動作中に異常が発生し、PWM モード 2 で再スタートする場合の動作

PWM モード 2 で異常が発生し、再設定後 PWM モード 2 で再スタートする場合の説明図を図 10.152 に示します。

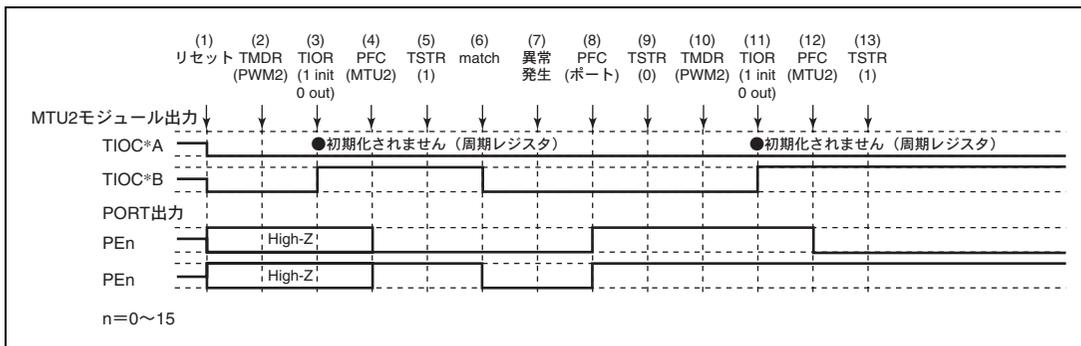


図 10.152 PWM モード 2 で異常が発生し、PWM モード 2 で復帰する場合

(1) ~ (9) は図 10.150 と共通です。

(10) PWM モード 2 で再スタートする場合には必要ありません。

(11) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 2 では周期レジスタの端子は初期化されません)。

(12) PFC で MTU2 出力としてください。

(13) TSTR で再スタートします。

(16) PWM モード 2 で動作中に異常が発生し、位相計数モードで再起動する場合の動作

PWM モード 2 で異常が発生し、再設定後位相計数モードで再起動する場合の説明図を図 10.153 に示します。

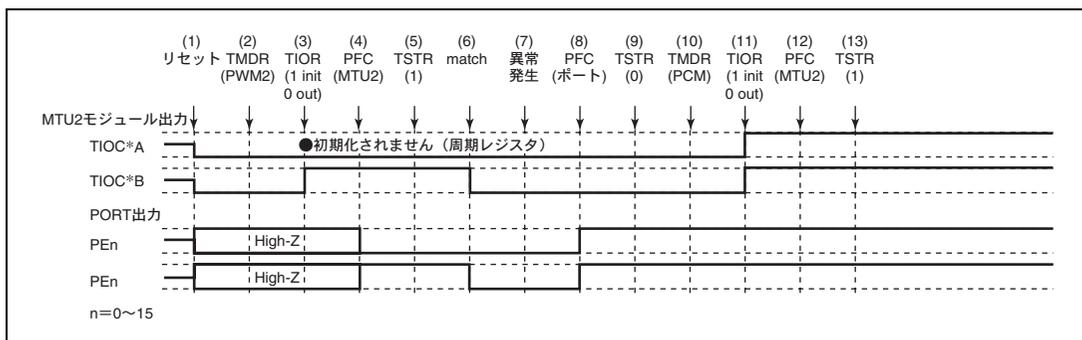


図 10.153 PWM モード 2 で異常が発生し、位相計数モードで復帰する場合

- (1) ~ (9) は図 10.150 と共通です。
- (10) 位相計数モードを設定します。
- (11) TIOR で端子を初期化してください。
- (12) PFC で MTU2 出力としてください。
- (13) TSTR で再起動します。

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

(17) 位相計数モードで動作中に異常が発生し、ノーマルモードで再スタートする場合の動作

位相計数モードで異常が発生し、再設定後ノーマルモードで再スタートする場合の説明図を図 10.154 に示します。

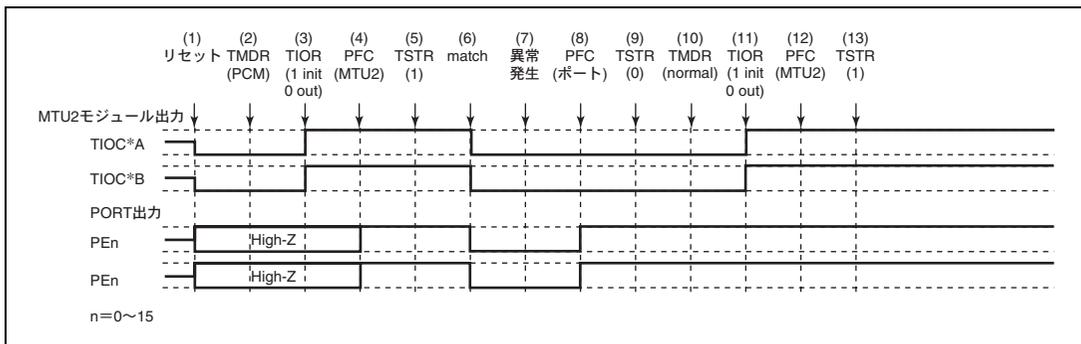


図 10.154 位相計数モードで異常が発生し、ノーマルモードで復帰する場合

- (1) リセットにより MTU2 出力はローレベル、ポートはハイインピーダンスになります。
- (2) 位相計数モードを設定してください。
- (3) TIOR で端子を初期化してください (例は初期出力はハイレベル、コンペアマッチでローレベル出力です)。
- (4) PFC で MTU2 出力としてください。
- (5) TSTR でカウント動作を開始します。
- (6) コンペアマッチの発生によりローレベルを出力します。
- (7) 異常が発生しました。
- (8) PFC でポート出力とし、アクティブレベルの反転を出力してください。
- (9) TSTR でカウント動作を停止します。
- (10) ノーマルモードで設定してください。
- (11) TIOR で端子を初期化してください。
- (12) PFC で MTU2 出力としてください。
- (13) TSTR で再スタートします。

(18) 位相計数モードで動作中に異常が発生し、PWM モード 1 で再スタートする場合の動作

位相計数モードで異常が発生し、再設定後 PWM モード 1 で再スタートする場合の説明図を図 10.155 に示します。

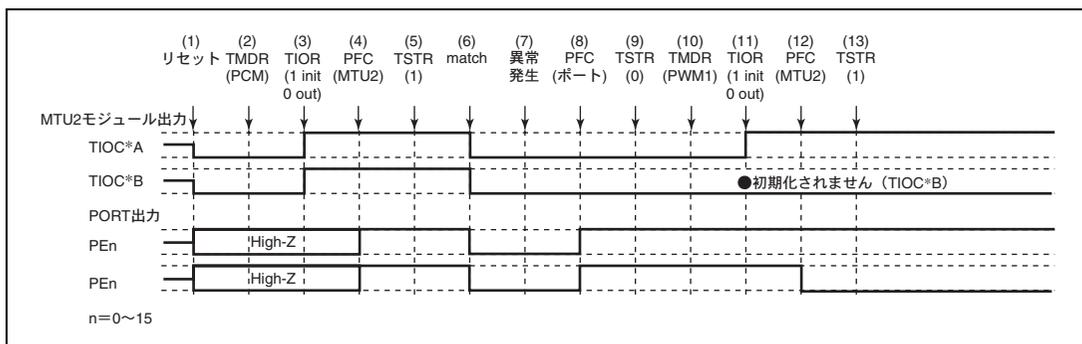


図 10.155 位相計数モードで異常が発生し、PWM モード 1 で復帰する場合

(1) ~ (9) は図 10.154 と共通です。

(10) PWM モード 1 を設定します。

(11) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 1 では TIOC*B 側は初期化されません)。

(12) PFC で MTU2 出力としてください。

(13) TSTR で再スタートします。

(20) 位相計数モードで動作中に異常が発生し、位相計数モードで再スタートする場合の動作

位相計数モードで異常が発生し、再設定後位相計数モードで再スタートする場合の説明図を図 10.157 に示します。

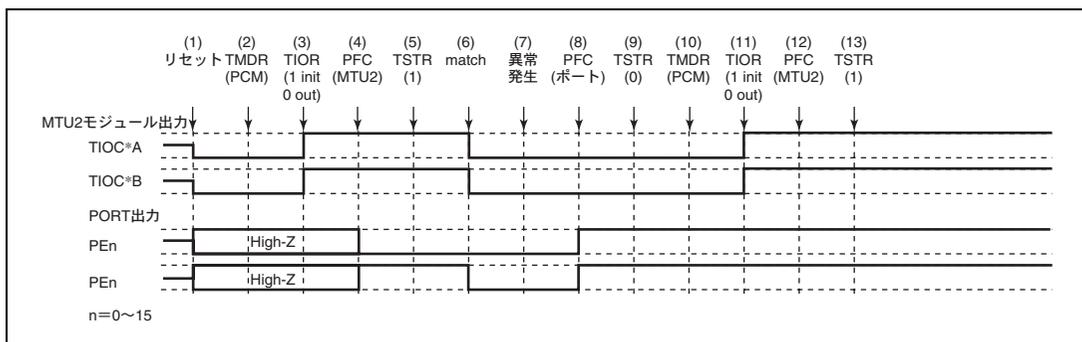


図 10.157 位相計数モードで異常が発生し、位相計数モードで復帰する場合

- (1) ~ (9) は図 10.154 と共通です。
- (10) 位相計数モードで再スタートする場合には必要ありません。
- (11) TIOR で端子を初期化してください。
- (12) PFC で MTU2 出力としてください。
- (13) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(21) 相補 PWM モードで動作中に異常が発生し、ノーマルモードで再スタートする場合の動作

相補 PWM モードで異常が発生し、再設定後ノーマルモードで再スタートする場合の説明図を図 10.158 に示します。

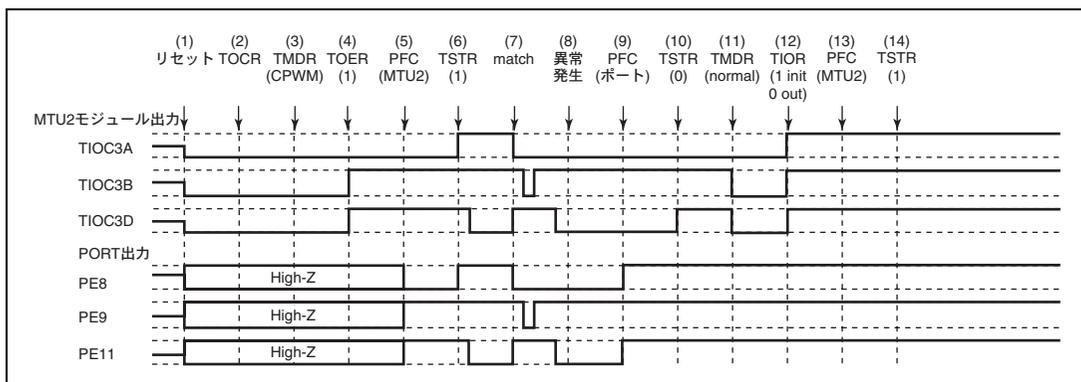


図 10.158 相補 PWM モードで異常が発生し、ノーマルモードで復帰する場合

- (1) リセットにより MTU2 出力はローレベル、ポートはハイインピーダンスになります。
- (2) TOCR で相補 PWM の出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。
- (3) 相補 PWM を設定します。
- (4) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。
- (5) PFC で MTU2 出力としてください。
- (6) TSTR でカウント動作を開始します。
- (7) コンペアマッチの発生により相補 PWM 波形を出力します。
- (8) 異常が発生しました。
- (9) PFC でポート出力とし、アクティブレベルの反転を出力してください。
- (10) TSTR でカウント動作を停止します (MTU2 出力は相補 PWM 出力初期値となります)。
- (11) ノーマルモードを設定してください (MTU2 出力はローレベルとなります)。
- (12) TIOR で端子を初期化してください。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再スタートします。

(22) 相補 PWM モードで動作中に異常が発生し、PWM モード 1 で再スタートする場合の動作

相補 PWM モードで異常が発生し、再設定後 PWM モード 1 で再スタートする場合の説明図を図 10.159 に示します。

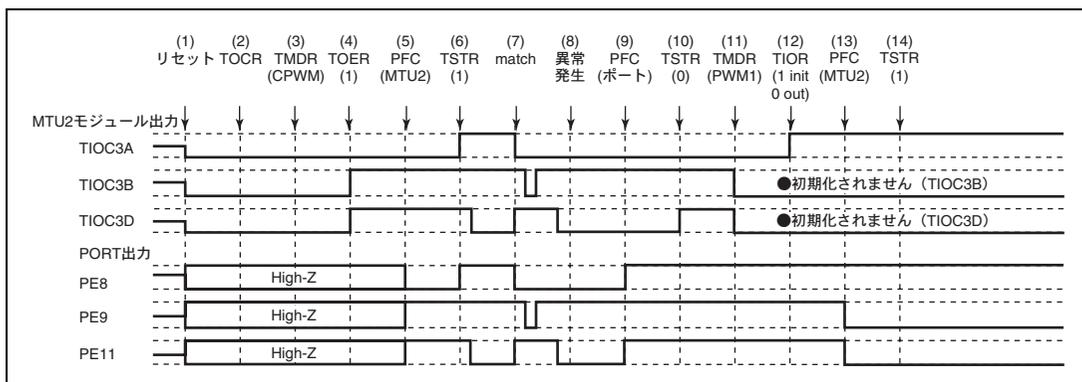


図 10.159 相補 PWM モードで異常が発生し、PWM モード 1 で復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.158 と共通です。
- (11) PWM モード 1 を設定してください (MTU2 出力はローレベルとなります)。
- (12) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 1 では TIOC*B 側は初期化されません)。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)

(23) 相補 PWM モードで動作中に異常が発生し、相補 PWM モードで再スタートする場合の動作

相補 PWM モードで異常が発生し、再設定後相補 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図 10.160 に示します (周期、デューティ設定をカウンタを止めた時の値から再スタートする場合)。

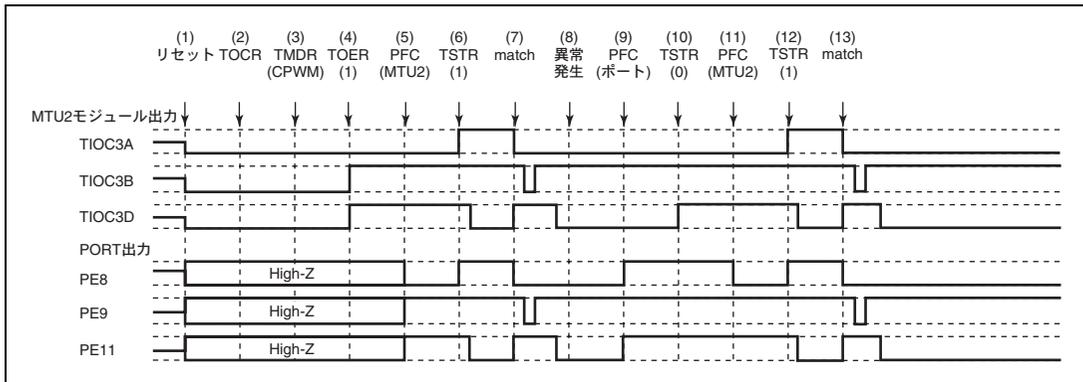


図 10.160 相補 PWM モードで異常が発生し、相補 PWM モードで復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.158 と共通です。
- (11) PFC で MTU2 出力としてください。
- (12) TSTR で再スタートします。
- (13) コンペアマッチの発生により相補 PWM 波形を出力します。

(24) 相補 PWM モードで動作中に異常が発生し、相補 PWM モードで新たに再スタートする場合の動作

相補 PWM モードで異常が発生し、再設定後相補 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図 10.161 に示します (周期、デューティ設定を全く新しい設定値で再スタートする場合)。

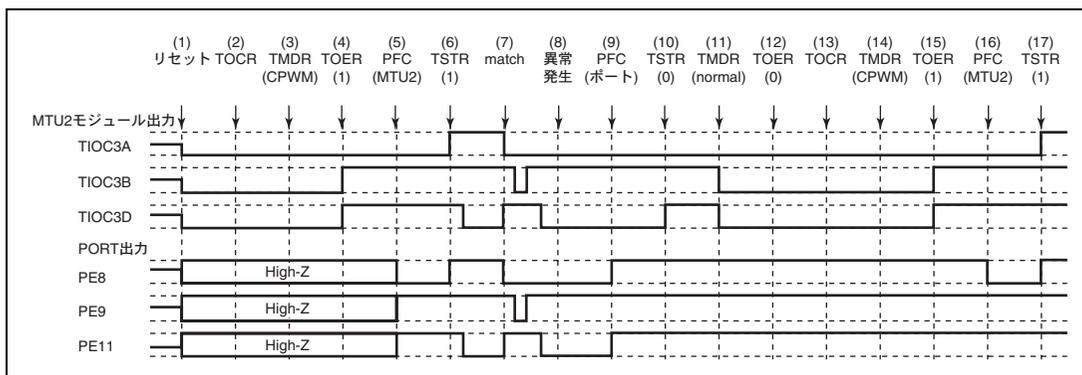


図 10.161 相補 PWM モードで異常が発生し、相補 PWM モードで復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.158 と共通です。
- (11) ノーマルモードを設定し新しい設定値を設定してください (MTU2 出力はローレベルとなります)。
- (12) TOER でチャンネル 3、4 の出力を禁止してください。
- (13) TOCR で相補 PWM モードの出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。
- (14) 相補 PWM を設定します。
- (15) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。
- (16) PFC で MTU2 出力としてください。
- (17) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(25) 相補 PWM モードで動作中に異常が発生し、リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の動作
 相補 PWM モードで異常が発生し、再設定後リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図
 10.162 に示します。

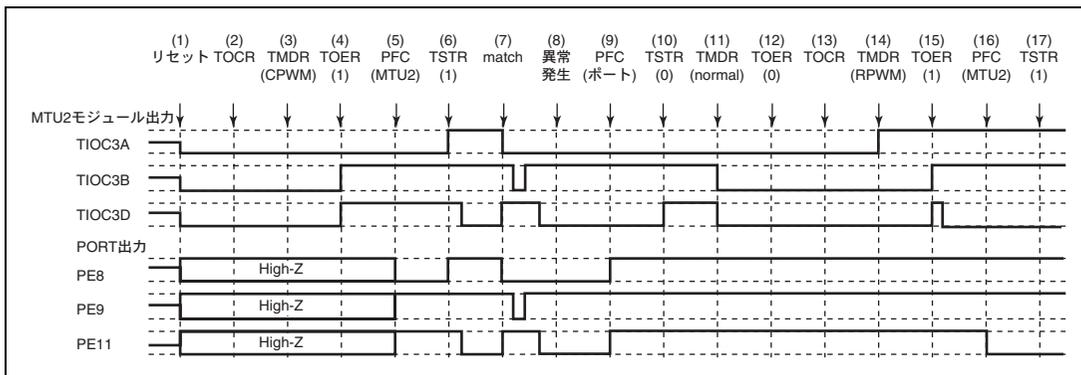


図 10.162 相補 PWM モードで異常が発生し、リセット同期 PWM モードで復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.158 と共通です。
- (11) ノーマルモードを設定してください (MTU2 出力はローレベルとなります)。
- (12) TOER でチャンネル 3、4 の出力を禁止してください。
- (13) TOCR でリセット同期 PWM モードの出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。
- (14) リセット同期 PWM を設定します。
- (15) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。
- (16) PFC で MTU2 出力としてください。
- (17) TSTR で再スタートします。

(26) リセット同期 PWM モードで動作中に異常が発生し、ノーマルモードで再スタートする場合の動作
 リセット同期 PWM モードで異常が発生し、再設定後ノーマルモードで再スタートする場合の説明図を図
 10.163 に示します。

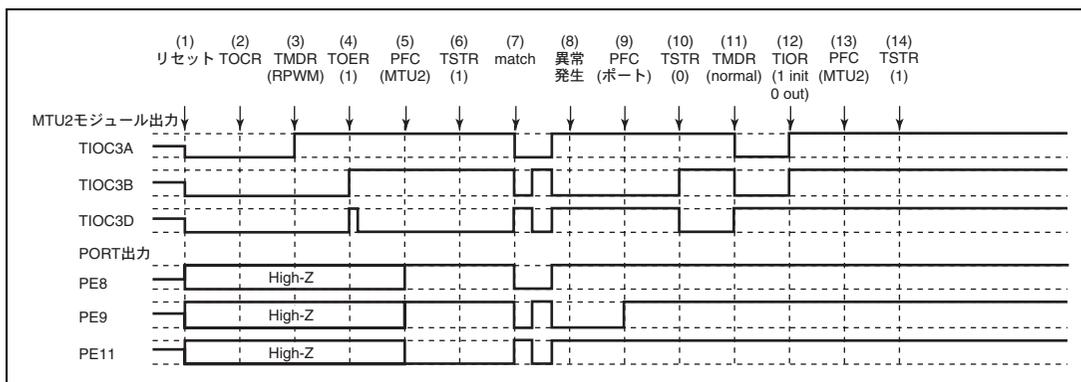


図 10.163 リセット同期 PWM モードで異常が発生し、ノーマルモードで復帰する場合

- (1) リセットにより MTU2 出力はローレベル、ポートはハイインピーダンスになります。
- (2) TOCR でリセット同期 PWM の出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。
- (3) リセット同期 PWM を設定します。
- (4) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。
- (5) PFC で MTU2 出力としてください。
- (6) TSTR でカウント動作を開始します。
- (7) コンペアマッチの発生によりリセット同期 PWM 波形を出力します。
- (8) 異常が発生しました。
- (9) PFC でポート出力とし、アクティブレベルの反転を出力してください。
- (10) TSTR でカウント動作を停止します (MTU2 出力はリセット同期 PWM 出力初期値となります)。
- (11) ノーマルモードを設定してください (MTU2 出力は正相側がローレベル、逆相側がハイレベルとなります)。
- (12) TIOR で端子を初期化してください。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(27) リセット同期 PWM モードで動作中に異常が発生し、PWM モード 1 で再スタートする場合の動作

リセット同期 PWM モードで異常が発生し、再設定後 PWM モード 1 で再スタートする場合の説明図を図 10.164 に示します。

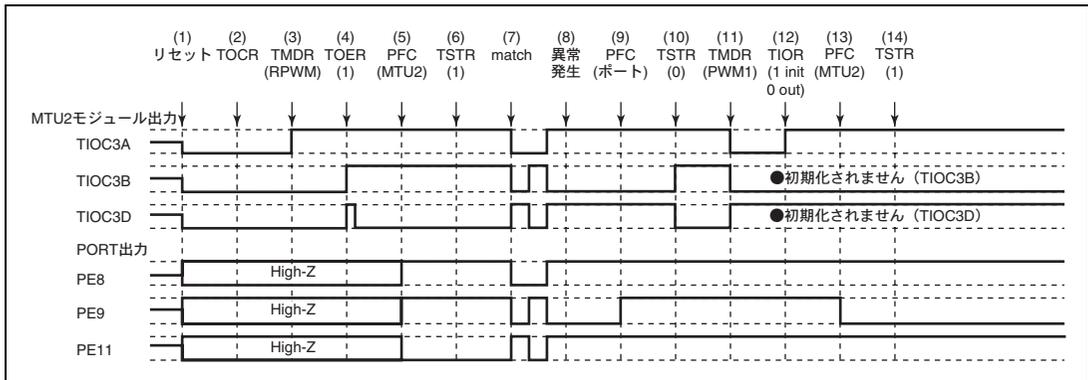


図 10.164 リセット同期 PWM モードで異常が発生し、PWM モード 1 で復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.163 と共通です。
- (11) PWM モード 1 を設定してください (MTU2 出力は正相側がローレベル、逆相側がハイレベルとなります)。
- (12) TIOR で端子を初期化してください (PWM モード 1 では TIOC*B 側は初期化されません)。
- (13) PFC で MTU2 出力としてください。
- (14) TSTR で再スタートします。

(28) リセット同期 PWM モードで動作中に異常が発生し、相補 PWM モードで再スタートする場合の動作
 リセット同期 PWM モードで異常が発生し、再設定後相補 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図
 10.165 に示します。

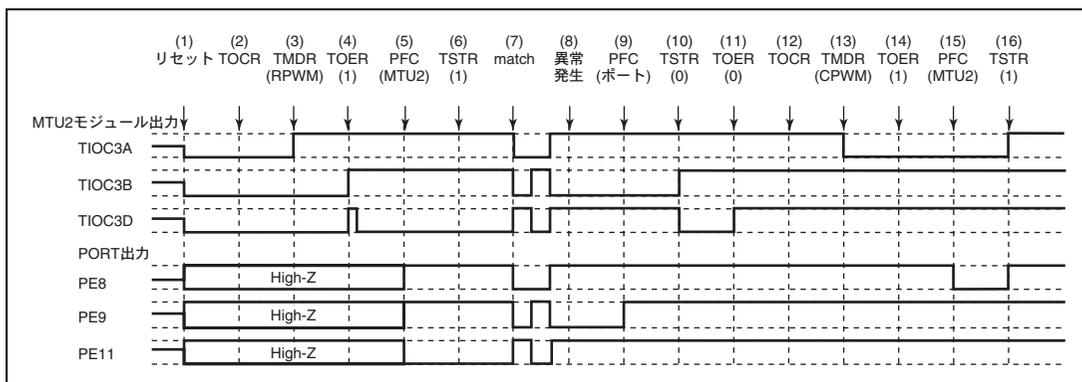


図 10.165 リセット同期 PWM モードで異常が発生し、相補 PWM モードで復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.163 と共通です。
- (11) TOER でチャンネル 3、4 の出力を禁止してください。
- (12) TOCR で相補 PWM の出力レベルと周期出力の許可禁止を選択してください。
- (13) 相補 PWM を設定します (MTU2 の周期出力端子はローレベルになります)。
- (14) TOER でチャンネル 3、4 の出力を許可してください。
- (15) PFC で MTU2 出力としてください。
- (16) TSTR で再スタートします。

10. マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)

(29) リセット同期 PWM モードで動作中に異常が発生し、リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の動作

リセット同期 PWM モードで異常が発生し、再設定後リセット同期 PWM モードで再スタートする場合の説明図を図 10.166 に示します。

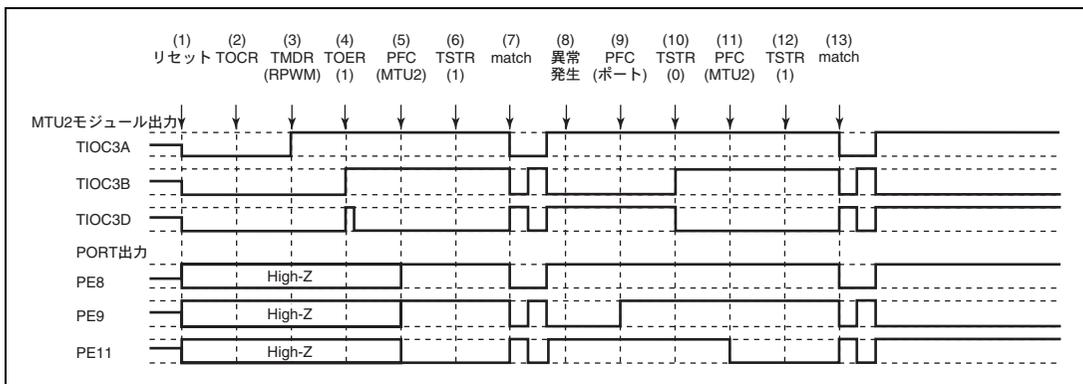


図 10.166 リセット同期 PWM モードで異常が発生し、リセット同期 PWM モードで復帰する場合

- (1) ~ (10) は図 10.163 と共通です。
- (11) PFC で MTU2 出力としてください。
- (12) TSTR で再スタートします。
- (13) コンペアマッチの発生によりリセット同期 PWM 波形を出力します。

11. マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)

本 LSI は、3 チャンネルの 16 ビットタイマにより構成されるマルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S) を内蔵しています。MTU2S は MTU2 のチャンネル 3、4、5 を内蔵したモジュールですので、詳細は「第 10 章 マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2)」を参照してください。なお、MTU2 と区別するため、入出力端子名、およびレジスタ名の末尾に「S」を追加し、たとえば TIOC3A は TIOC3AS、TGRA_3 は TGRA_3S などと表記してあります。

MTU2S は相補 PWM モードの出力のみ 80MHz 動作まで可能です。その他の機能については 40MHz 動作まで可能です。

表 11.1 MTU2S の機能一覧

項 目	チャンネル 3	チャンネル 4	チャンネル 5
カウントクロック	MIφ/1 MIφ/4 MIφ/16 MIφ/64 MIφ/256 MIφ/1024	MIφ/1 MIφ/4 MIφ/16 MIφ/64 MIφ/256 MIφ/1024	MIφ/1 MIφ/4 MIφ/16 MIφ/64
ジェネラルレジスタ (TGR)	TGRA_3S TGRB_3S	TGRA_4S TGRB_4S	TGRU_5S TGRV_5S TGRW_5S
ジェネラルレジスタ/ バッファレジスタ	TGRC_3S TGRD_3S	TGRC_4S TGRD_4S	—
入出力端子	TIOC3BS TIOC3DS	TIOC4AS TIOC4BS TIOC4CS TIOC4DS	入力端子 TIC5US TIC5VS TIC5WS
カウンタクリア機能	TGR のコンペアマッチ またはインプットキャプチャ	TGR のコンペアマッチ またはインプットキャプチャ	TGR のコンペアマッチ またはインプットキャプチャ
コンペア マッチ出力	0 出力 1 出力 トグル出力	○ ○ ○	○ ○ ○
インプットキャプチャ機能	○	○	○
同期動作	○	○	—
PWM モード 1	○	○	—
PWM モード 2	—	—	—
相補 PWM モード	○	○	—

11. マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)

項 目	チャンネル3	チャンネル4	チャンネル5
リセットPWMモード	○	○	—
AC同期モータ駆動モード	—	—	—
位相計数モード	—	—	—
バッファ動作	○	○	—
デッドタイム補償用 カウンタ機能	—	—	○
DTCの起動	TGRのコンペアマッチ またはインプットキャプチャ	TGRのコンペアマッチ またはインプットキャプチャ とTCNTオーバフロー/アンダ フロー	TGRのコンペアマッチ またはインプットキャプチャ
A/D変換開始トリガ	TGRA_3Sのコンペアマッチ またはインプットキャプチャ	TGRA_4Sのコンペアマッチ またはインプットキャプチャ 相補PWMモード時 TCNT_4Sのアンダフロー(谷)	—
割り込み要因	5要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 3AS • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 3BS • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 3CS • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 3DS <ul style="list-style-type: none"> • オーバフロー 	5要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 4AS • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 4BS • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 4CS • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 4DS <ul style="list-style-type: none"> • オーバフロー/アンダフロー 	3要因 <ul style="list-style-type: none"> • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 5US • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 5VS • コンペアマッチ/インプットキャプチャ 5WS
A/D変換開始要求 ディレイド機能	—	• TADCORA_4SとTCNT_4S の一致で、A/D変換開始要求 • TADCORB_4SとTCNT_4S の一致で、A/D変換開始要求	—
割り込み間引き機能	• TGRA_3Sのコンペアマッチ 割り込みを間引き	• TCIV_4S 割り込みを間引き	—

【記号説明】

○：可能

—：不可

11.1 入出力端子

表 11.2 端子構成

チャンネル	端子名	入出力	機 能
3	TIOC3BS	入出力	TGRB_3S のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC3DS	入出力	TGRD_3S のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
4	TIOC4AS	入出力	TGRA_4S のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC4BS	入出力	TGRB_4S のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC4CS	入出力	TGRC_4S のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
	TIOC4DS	入出力	TGRD_4S のインプットキャプチャ入力/アウトプットコンペア出力/ PWM 出力端子
5	TIC5US	入力	TGRU_5S のインプットキャプチャ入力/外部パルス入力端子
	TIC5VS	入力	TGRV_5S のインプットキャプチャ入力/外部パルス入力端子
	TIC5WS	入力	TGRW_5S のインプットキャプチャ入力/外部パルス入力端子

11. マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)

11.2 レジスタの説明

MTU2Sには各チャンネルに以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第25章 レジスタ一覧」を参照してください。各チャンネルのレジスタ名についてはチャンネル3のTCRはTCR_3Sと表記してあります。

表 11.3 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
タイマコントロールレジスタ_3S	TCR_3S	R/W	H'00	H'FFFFC600	8、16、32
タイマコントロールレジスタ_4S	TCR_4S	R/W	H'00	H'FFFFC601	8
タイマモードレジスタ_3S	TMDR_3S	R/W	H'00	H'FFFFC602	8、16
タイマモードレジスタ_4S	TMDR_4S	R/W	H'00	H'FFFFC603	8
タイマI/Oコントロールレジスタ_H_3S	TIORH_3S	R/W	H'00	H'FFFFC604	8、16、32
タイマI/Oコントロールレジスタ_L_3S	TIORL_3S	R/W	H'00	H'FFFFC605	8
タイマI/Oコントロールレジスタ_H_4S	TIORH_4S	R/W	H'00	H'FFFFC606	8、16
タイマI/Oコントロールレジスタ_L_4S	TIORL_4S	R/W	H'00	H'FFFFC607	8
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_3S	TIER_3S	R/W	H'00	H'FFFFC608	8、16
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_4S	TIER_4S	R/W	H'00	H'FFFFC609	8
タイマアウトプットマスタイネーブルレジスタ S	TOERS	R/W	H'C0	H'FFFFC60A	8
タイマゲートコントロールレジスタ S	TGCRS	R/W	H'80	H'FFFFC60D	8
タイマアウトプットコントロールレジスタ 1S	TOCR1S	R/W	H'00	H'FFFFC60E	8、16
タイマアウトプットコントロールレジスタ 2S	TOCR2S	R/W	H'00	H'FFFFC60F	8
タイマカウンタ_3S	TCNT_3S	R/W	H'0000	H'FFFFC610	16、32
タイマカウンタ_4S	TCNT_4S	R/W	H'0000	H'FFFFC612	16
タイマ周期データレジスタ S	TCDRS	R/W	H'FFFF	H'FFFFC614	16、32
タイマデッドタイムデータレジスタ S	TDDRS	R/W	H'FFFF	H'FFFFC616	16
タイマジェネラルレジスタ A_3S	TGRA_3S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC618	16、32
タイマジェネラルレジスタ B_3S	TGRB_3S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC61A	16
タイマジェネラルレジスタ A_4S	TGRA_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC61C	16、32
タイマジェネラルレジスタ B_4S	TGRB_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC61E	16
タイマサブカウンタ S	TCNTSS	R	H'0000	H'FFFFC620	16、32
タイマ周期バッファレジスタ S	TCBRS	R/W	H'FFFF	H'FFFFC622	16
タイマジェネラルレジスタ C_3S	TGRC_3S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC624	16、32
タイマジェネラルレジスタ D_3S	TGRD_3S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC626	16
タイマジェネラルレジスタ C_4S	TGRC_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC628	16、32
タイマジェネラルレジスタ D_4S	TGRD_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC62A	16
タイマステータスレジスタ_3S	TSR_3S	R/W	H'C0	H'FFFFC62C	8、16
タイマステータスレジスタ_4S	TSR_4S	R/W	H'C0	H'FFFFC62D	8

11. マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
タイマ割り込み間引き設定レジスタ S	TITCRS	R/W	H'00	H'FFFFC630	8、16
タイマ割り込み間引き回数カウンタ S	TITCNTS	R	H'00	H'FFFFC631	8
タイマバッファ転送設定レジスタ S	TBTERS	R/W	H'00	H'FFFFC632	8
タイマデッドタイムイネーブルレジスタ S	TDERS	R/W	H'01	H'FFFFC634	8
タイマアウトプットレベルバッファレジスタ S	TOLBRS	R/W	H'00	H'FFFFC636	8
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_3S	TBTM_3S	R/W	H'00	H'FFFFC638	8、16
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_4S	TBTM_4S	R/W	H'00	H'FFFFC639	8
タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ S	TADCRS	R/W	H'0000	H'FFFFC640	16
タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ A_4S	TADCORA_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC644	16、32
タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ B_4S	TADCORB_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC646	16
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ A_4S	TADCOBRA_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC648	16、32
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ B_4S	TADCOBRB_4S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC64A	16
タイマシンクロクリアレジスタ S	TSYCRS	R/W	H'00	H'FFFFC650	8
タイマ波形コントロールレジスタ S	TWCRS	R/W	H'00	H'FFFFC660	8
タイマスタートレジスタ S	TSTRS	R/W	H'00	H'FFFFC680	8、16
タイマシンクロレジスタ S	TSYRS	R/W	H'00	H'FFFFC681	8
タイマリードライトイネーブルレジスタ S	TRWERS	R/W	H'01	H'FFFFC684	8
タイマカウンタ U_5S	TCNTU_5S	R/W	H'0000	H'FFFFC880	16、32
タイマジェネラルレジスタ U_5S	TGRU_5S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC882	16
タイマコントロールレジスタ U_5S	TCRU_5S	R/W	H'00	H'FFFFC884	8
タイマ I/O コントロールレジスタ U_5S	TIORU_5S	R/W	H'00	H'FFFFC886	8
タイマカウンタ V_5S	TCNTV_5S	R/W	H'0000	H'FFFFC890	16、32
タイマジェネラルレジスタ V_5S	TGRV_5S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC892	16
タイマコントロールレジスタ V_5S	TCRV_5S	R/W	H'00	H'FFFFC894	8
タイマ I/O コントロールレジスタ V_5S	TIORV_5S	R/W	H'00	H'FFFFC896	8
タイマカウンタ W_5S	TCNTW_5S	R/W	H'0000	H'FFFFC8A0	16、32
タイマジェネラルレジスタ W_5S	TGRW_5S	R/W	H'FFFF	H'FFFFC8A2	16
タイマコントロールレジスタ W_5S	TCRW_5S	R/W	H'00	H'FFFFC8A4	8
タイマ I/O コントロールレジスタ W_5S	TIORW_5S	R/W	H'00	H'FFFFC8A6	8
タイマステータスレジスタ_5S	TSR_5S	R/W	H'00	H'FFFFC8B0	8
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_5S	TIER_5S	R/W	H'00	H'FFFFC8B2	8
タイマスタートレジスタ_5S	TSTR_5S	R/W	H'00	H'FFFFC8B4	8
タイマコンペアマッチクリアレジスタ S	TCNTCMPCLRS	R/W	H'00	H'FFFFC8B6	8

11. マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S)

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ポートアウトプットイネーブル (POE) は、 $\overline{\text{POE0}}\sim\overline{\text{POE2}}$ 、 $\overline{\text{POE4}}\sim\overline{\text{POE6}}$ 、 $\overline{\text{POE8}}$ 端子の入力変化、大電流端子 (MTU2 の TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A、TIOC4B、TIOC4C、TIOC4D、MTU2S の TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS、TIOC4BS、TIOC4CS、TIOC4DS がマルチプレクスされている端子) の出力状態、またはレジスタ設定によって、大電流端子および MTU2 の CH0 端子 (TIOC0A、TIOC0B、TIOC0C、TIOC0D がマルチプレクスされている端子) をハイインピーダンス状態にすることができます。また、同時に割り込み要求を発行することができます。

12.1 特長

- $\overline{\text{POE0}}\sim\overline{\text{POE2}}$ 、 $\overline{\text{POE4}}\sim\overline{\text{POE6}}$ 、 $\overline{\text{POE8}}$ の各入力端子に、立ち下がりエッジ、Pφ/8×16回、Pφ/16×16回、Pφ/128×16回のローレベルサンプリングの設定が可能です。
- $\overline{\text{POE0}}\sim\overline{\text{POE2}}$ 、 $\overline{\text{POE4}}\sim\overline{\text{POE6}}$ 、 $\overline{\text{POE8}}$ 端子の立ち下がりエッジ、またはローレベルサンプリングによって、大電流端子および MTU2 の CH0 端子をハイインピーダンス状態にできます。
- 大電流端子の出力レベルを比較し、同時にアクティブレベル出力が1サイクル以上続いた場合、大電流端子をハイインピーダンス状態にできます。
- POE のレジスタ書き込みをすることで、大電流端子および MTU2 の CH0 端子をハイインピーダンス状態にできます。
- 入力レベルのサンプリングまたは出力レベルの比較結果により、それぞれ割り込みの発生が可能です。

POE は、図 12.1 のブロック図に示すように入力レベル検出回路、出力レベル比較回路、およびハイインピーダンス要求/割り込み要求生成回路から構成されます。

これとは別に、発振器が停止した場合とソフトウェアスタンバイ状態でも、大電流端子をハイインピーダンス状態にすることができます。詳細は「付録 A. 端子状態」を参照してください。

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

図 12.1 に POE のブロック図を示します。

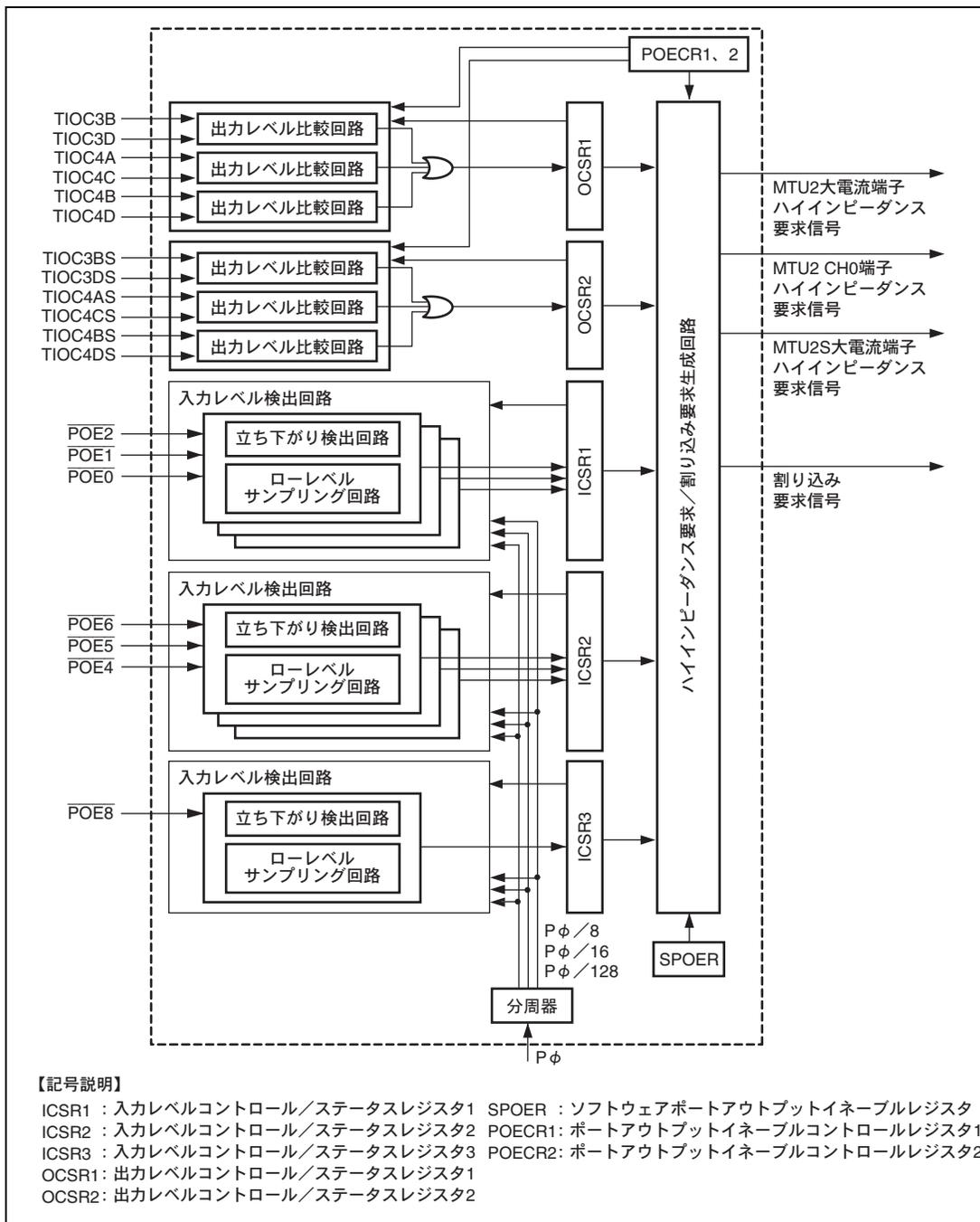


図 12.1 POE のブロック図

12.2 入出力端子

表 12.1 端子構成

名称	端子名	入出力	機能
ポートアウトプットイネーブル入力端子 0~2	POE0~ POE2	入力	MTU2 用の大電流端子をハイインピーダンス状態にする要求信号を入力
ポートアウトプットイネーブル入力端子 4~6	POE4~ POE6	入力	MTU2S 用の大電流端子をハイインピーダンス状態にする要求信号を入力
ポートアウトプットイネーブル入力端子 8	POE8	入力	MTU2 用の CH0 端子をハイインピーダンス状態にする要求信号を入力

表 12.2 に示す端子の組み合わせで出力レベルの比較を行います。

表 12.2 端子の組み合わせ

端子の組み合わせ	入出力	機能
PE9/TIOC3B と PE11/TIOC3D	出力	<p>周辺クロック (Pφ) 1 サイクル以上同時にアクティブレベル出力 (MTU2 のタイマアウトプットコントロールレジスタ (TOCR) の出力レベルセレクト P (OLSP) ビットが 0 のときはローレベル出力、1 のときはハイレベル出力) が続いた場合、MTU2 用の大電流端子をハイインピーダンス状態にします。</p> <p>ピンファンクションコントローラの設定で、MTU2 の出力機能または汎用出力機能に設定しているとき、上記アクティブレベル比較を行います。それ以外の機能に設定しているときは、比較を行いません。</p> <p>どの組み合わせに対して出力比較を行いハイインピーダンス制御を行うかは、POE のレジスタにて設定できます。</p>
PE12/TIOC4A と PE14/TIOC4C	出力	
PE13/TIOC4B と PE15/TIOC4D	出力	
PE16/TIOC3BS と PE17/TIOC3DS	出力	<p>周辺クロック (Pφ) 1 サイクル以上同時にアクティブレベル出力 (MTU2S のタイマアウトプットコントロールレジスタ (TOCR) の出力レベルセレクト P (OLSP) ビットが 0 のときはローレベル出力、1 のときはハイレベル出力) が続いた場合、MTU2S 用の大電流端子をハイインピーダンス状態にします。</p> <p>ピンファンクションコントローラの設定で、MTU2S の出力機能または汎用出力機能に設定しているとき、上記アクティブレベル比較を行います。それ以外の機能に設定しているときは、比較を行いません。</p> <p>どの組み合わせに対して出力比較を行いハイインピーダンス制御を行うかは、POE のレジスタにて設定できます。</p>
PE18/TIOC4AS と PE20/TIOC4CS	出力	
PE19/TIOC4BS と PE21/TIOC4DS	出力	

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

12.3 レジスタの説明

POE には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 12.3 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 1	ICSR1	R/W	H'0000	H'FFFFD000	8、16、32
出力レベルコントロール/ステータスレジスタ 1	OCSR1	R/W	H'0000	H'FFFFD002	8、16
入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 2	ICSR2	R/W	H'0000	H'FFFFD004	8、16、32
出力レベルコントロール/ステータスレジスタ 2	OCSR2	R/W	H'0000	H'FFFFD006	8、16
入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 3	ICSR3	R/W	H'0000	H'FFFFD008	8、16
ソフトウェアポートアウトプットイネーブルレジスタ	SPOER	R/W	H'00	H'FFFFD00A	8
ポートアウトプットイネーブルコントロールレジスタ 1	POECR1	R/W	H'00	H'FFFFD00B	8
ポートアウトプットイネーブルコントロールレジスタ 2	POECR2	R/W	H'7700	H'FFFFD00C	8、16

12.3.1 入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 1 (ICSR1)

ICSR1 は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、 $\overline{POE0}$ ~ $\overline{POE2}$ 端子の入力モードの選択、割り込みの許可/禁止の制御、およびステータスを示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	POE2F	POE1F	POE0F	-	-	-	PIE1	-	-	POE2M[1:0]	POE1M[1:0]	POE0M[1:0]			
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R(W)*1	R(W)*1	R(W)*1	R	R	R	R/W	R	R	R/W*2	R/W*2	R/W*2	R/W*2	R/W*2	R/W*2

【注】*1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
14	POE2F	0	R/(W)* ¹	<p>POE2 フラグビット</p> <p>$\overline{\text{POE2}}$ 端子にハイインピーダンス要求が入力されたことを示すフラグ</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> POE2F=1 の状態を読み出した後、POE2F に 0 を書き込んだとき (ICSR1 のビット 5、4 で立ち下がリエッジに設定している場合) POE2 入力のハイレベルを Pφ/8、16、128 クロックでサンプリングした後で、POE2F=1 の状態を読み出した後、POE2F に 0 を書き込んだとき (ICSR1 のビット 5、4 でローレベルサンプリングに設定している場合) <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> $\overline{\text{POE2}}$ 端子に、ICSR1 のビット 5、4 で設定した入力が発生したとき
13	POE1F	0	R/(W)* ¹	<p>POE1 フラグビット</p> <p>$\overline{\text{POE1}}$ 端子にハイインピーダンス要求が入力されたことを示すフラグ</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> POE1F=1 の状態を読み出した後、POE1F に 0 を書き込んだとき (ICSR1 のビット 3、2 で立ち下がリエッジに設定している場合) POE1 入力のハイレベルを Pφ/8、16、128 クロックでサンプリングした後で、POE1F=1 の状態を読み出した後、POE1F に 0 を書き込んだとき (ICSR1 のビット 3、2 でローレベルサンプリングに設定している場合) <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> $\overline{\text{POE1}}$ 端子に、ICSR1 のビット 3、2 で設定した入力が発生したとき
12	POE0F	0	R/(W)* ¹	<p>POE0 フラグビット</p> <p>$\overline{\text{POE0}}$ 端子にハイインピーダンス要求が入力されたことを示すフラグ</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> POE0F=1 の状態を読み出した後、POE0F に 0 を書き込んだとき (ICSR1 のビット 1、0 で立ち下がリエッジに設定している場合) POE0 入力のハイレベルを Pφ/8、16、128 クロックでサンプリングした後で、POE0F=1 の状態を読み出した後、POE0F に 0 を書き込んだとき (ICSR1 のビット 1、0 でローレベルサンプリングに設定している場合) <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> $\overline{\text{POE0}}$ 端子に、ICSR1 のビット 1、0 で設定した入力が発生したとき
11~9	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
8	PIE1	0	R/W	<p>ポートインタラプトイネーブルビット 1</p> <p>ICSR1 の POE0F~POE2F ビットに、1 ビットでも 1 がセットされたとき、割り込み要求をするかどうかを指定します。</p> <p>0 : 割り込み要求を禁止 1 : 割り込み要求を許可</p>
7、6	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
5、4	POE2M[1:0]	00	R/W* ²	<p>POE2 モードビット 1、0</p> <p>POE2 端子の入カモードを選択します。</p> <p>00 : POE2 入力の立ち下がりエッジで要求を受け付け</p> <p>01 : POE2 入力のローレベルを Pφ/8 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>10 : POE2 入力のローレベルを Pφ/16 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>11 : POE2 入力のローレベルを Pφ/128 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p>
3、2	POE1M[1:0]	00	R/W* ²	<p>POE1 モードビット 1、0</p> <p>POE1 端子の入カモードを選択します。</p> <p>00 : POE1 入力の立ち下がりエッジで要求を受け付け</p> <p>01 : POE1 入力のローレベルを Pφ/8 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>10 : POE1 入力のローレベルを Pφ/16 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>11 : POE1 入力のローレベルを Pφ/128 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p>
1、0	POE0M[1:0]	00	R/W* ²	<p>POE0 モードビット 1、0</p> <p>POE0 端子の入カモードを選択します。</p> <p>00 : POE0 入力の立ち下がりエッジで要求を受け付け</p> <p>01 : POE0 入力のローレベルを Pφ/8 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>10 : POE0 入力のローレベルを Pφ/16 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>11 : POE0 入力のローレベルを Pφ/128 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p>

【注】 *1 フラグをクリアするため、1 を読み出した後に 0 を書き込むことのみ可能です

*2 パワーオンリセット後、1 回のみ書き込み可能です。

12.3.2 出力レベルコントロール/ステータスレジスタ 1 (OCSR1)

OCSR1 は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、出力レベルの比較許可/禁止、割り込みの許可/禁止の制御、およびステータスを示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	OSF1	-	-	-	-	-	OCE1	OIE1	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/(W)*1	R	R	R	R	R	R/W*2	R/W	R	R	R	R	R	R	R	R

【注】*1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	OSF1	0	R/(W)*1	出力短絡フラグビット 1 MTU2 用の比較する 3 組の 2 相出力のうち 1 組でも同時にアクティブレベルになったことを示すフラグです。 [クリア条件] • OSF1=1 の状態を読み出した後、OSF1 に 0 を書き込んだとき [セット条件] • 3 組の 2 相出力のうち 1 組でも同時にアクティブレベルになったとき
14~10	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
9	OCE1	0	R/W*2	出力短絡ハイインピーダンスイネーブルビット 1 OCSR1 の OSF1 ビットがセットされたときに、端子をハイインピーダンスにするかどうかを指定します。 0: 端子をハイインピーダンスにしません。 1: 端子をハイインピーダンスにします。
8	OIE1	0	R/W	出力短絡割り込みイネーブルビット 1 OCSR1 の OSF1 ビットがセットされたときに、割り込みを要求するかどうかを指定します。 0: 割り込み要求を禁止 1: 割り込み要求を許可
7~0	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

12.3.3 入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 2 (ICSR2)

ICSR2は、読み出し/書き込み可能な16ビットのレジスタで、 $\overline{POE4}$ ~ $\overline{POE6}$ 端子の入力モードの選択、割り込みの許可/禁止の制御、およびステータスを示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	POE6F	POE5F	POE4F	-	-	-	PIE2	-	-	POE6M[1:0]	POE5M[1:0]	POE4M[1:0]			
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/(W)*1	R/(W)*1	R/(W)*1	R	R	R	R/W	R	R	R/W*2	R/W*2	R/W*2	R/W*2	R/W*2	R/W*2

【注】*1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	POE6F	0	R/(W)*1	POE6 フラグビット $\overline{POE6}$ 端子にハイインピーダンス要求が入力されたことを示すフラグ [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> POE6F=1の状態を読み出した後、POE6Fに0を書き込んだとき (ICSR2のビット5、4で立ち下がリッジに設定している場合) POE6入力のハイレベルをPφ/8、16、128クロックでサンプリングした後で、POE6F=1の状態を読み出した後、POE6Fに0を書き込んだとき (ICSR2のビット5、4でローレベルサンプリングに設定している場合) [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> POE6端子に、ICSR2のビット5、4で設定した入力が発生したとき
13	POE5F	0	R/(W)*1	POE5 フラグビット $\overline{POE5}$ 端子にハイインピーダンス要求が入力されたことを示すフラグ [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> POE5F=1の状態を読み出した後、POE5Fに0を書き込んだとき (ICSR2のビット3、2で立ち下がリッジに設定している場合) POE5入力のハイレベルをPφ/8、16、128クロックでサンプリングした後で、POE5F=1の状態を読み出した後、POE5Fに0を書き込んだとき (ICSR2のビット3、2でローレベルサンプリングに設定している場合) [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> POE5端子に、ICSR2のビット3、2で設定した入力が発生したとき

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
12	POE4F	0	R/(W)* ¹	<p>POE4 フラグビット</p> <p>POE4 端子にハイインピーダンス要求が入力されたことを示すフラグ</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> POE4F=1 の状態を読み出した後、POE4F に 0 を書き込んだとき (ICSR2 のビット 1、0 で立ち下がりエッジに設定している場合) POE4 入力のハイレベルを Pφ/8、16、128 クロックでサンプリングした後で、POE4F=1 の状態を読み出した後、POE4F に 0 を書き込んだとき (ICSR2 のビット 1、0 でローレベルサンプリングに設定している場合) <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> POE4 端子に、ICSR2 のビット 1、0 で設定した入力が発生したとき
11~9	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
8	PIE2	0	R/W	<p>ポートインタラプトイネーブルビット 2</p> <p>ICSR2 の POE4F~POE6F ビットに、1 ビットでも 1 がセットされたとき、割り込み要求をするかどうかを指定します。</p> <p>0 : 割り込み要求を禁止</p> <p>1 : 割り込み要求を許可</p>
7、6	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
5、4	POE6M[1:0]	00	R/W* ²	<p>POE6 モードビット 1、0</p> <p>POE6 端子の入力モードを選択します。</p> <p>00 : POE6 入力の立ち下がりエッジで要求を受け付け</p> <p>01 : POE6 入力のローレベルを Pφ/8 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>10 : POE6 入力のローレベルを Pφ/16 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>11 : POE6 入力のローレベルを Pφ/128 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p>
3、2	POE5M[1:0]	00	R/W* ²	<p>POE5 モードビット 1、0</p> <p>POE5 端子の入力モードを選択します。</p> <p>00 : POE5 入力の立ち下がりエッジで要求を受け付け</p> <p>01 : POE5 入力のローレベルを Pφ/8 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>10 : POE5 入力のローレベルを Pφ/16 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>11 : POE5 入力のローレベルを Pφ/128 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p>

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
1, 0	POE4M[1:0]	00	R/W*2	<p>POE4 モードビット 1, 0</p> <p>POE4 端子の入力モードを選択します。</p> <p>00 : POE4 入力の立ち下がりがリッジで要求を受け付け</p> <p>01 : POE4 入力のローレベルを Pφ/8 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>10 : POE4 入力のローレベルを Pφ/16 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p> <p>11 : POE4 入力のローレベルを Pφ/128 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。</p>

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

12.3.4 出力レベルコントロール/ステータスレジスタ 2 (OCSR2)

OCSR2 は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、出力レベルの比較許可/禁止、割り込みの許可/禁止の制御、およびステータスを示します。

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	OSF2	-	-	-	-	-	OCE2	OIE2	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R/(W)*1	R	R	R	R	R	R/W*2	R/W	R	R	R	R	R	R	R	R

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	OSF2	0	R/(W)*1	<p>出力短絡フラグビット 2</p> <p>MTU2S 用の比較する 3 組の 2 相出力のうち 1 組でも同時にアクティブレベルになったことを示すフラグです。</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> OSF2=1 の状態を読み出した後、OSF2 に 0 を書き込んだとき <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> 3 組の 2 相出力のうち 1 組でも同時にアクティブレベルになったとき
14~10	-	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
9	OCE2	0	R/W*2	<p>出力短絡ハイインピーダンスイネーブルビット 2</p> <p>OCSR2 の OSF2 ビットがセットされたときに、端子をハイインピーダンスにするかどうかを指定します。</p> <p>0 : 端子をハイインピーダンスにしません。</p> <p>1 : 端子をハイインピーダンスにします。</p>

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
8	OIE2	0	R/W	出力短絡割り込みイネーブルビット2 OCSR2のOSF2ビットがセットされたときに、割り込みを要求するかどうかを指定します。 0: 割り込み要求を禁止 1: 割り込み要求を許可
7~0	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

12.3.5 入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 3 (ICSR3)

ICSR3は、読み出し/書き込み可能な16ビットのレジスタで、 $\overline{\text{POE8}}$ 端子の入力モードの選択、割り込みの許可/禁止の制御、およびステータスを示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	POE8F	-	-	POE8E	PIE3	-	-	-	-	-	-	-	POE8M[1:0]
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R(W)*1	R	R	R/W*2	R/W	R	R	R	R	R	R	R	R/W*2 R/W*2

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~13	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
12	POE8F	0	R(W)*1	POE8 フラグビット $\overline{\text{POE8}}$ 端子にハイインピーダンス要求が入力されたことを示すフラグ [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> POE8F=1の状態を読み出した後、POE8Fに0を書き込んだとき (ICSR3のビット1、0で立ち下がりエッジに設定している場合) POE8入力のハイレベルをPφ/8、16、128クロックでサンプリングした後、POE8F=1の状態を読み出した後、POE8Fに0を書き込んだとき (ICSR3のビット1、0でローレベルサンプリングに設定している場合) [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> POE8端子に、ICSR3のビット1、0で設定した入力が発生したとき
11, 10	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
9	POE8E	0	R/W ^{*2}	POE8 ハイインピーダンスイネーブルセット ICSR3 の POE8F ビットがセットされたときに、端子をハイインピーダンスにするかどうかを指定します。 0 : 端子をハイインピーダンスにしません。 1 : 端子をハイインピーダンスにします。
8	PIE3	0	R/W	ポートインタラプトイネーブルビット 3 ICSR3 の POE8 ビットに 1 がセットされたとき、割り込み要求をするかどうかを指定します。 0 : 割り込み要求を禁止 1 : 割り込み要求を許可
7~2	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1, 0	POE8M[1:0]	00	R/W ^{*2}	POE8 モードビット 1, 0 POE8 端子の入力モードを選択します。 00 : POE8 入力の立ち下がリエッジで要求を受け付け 01 : POE8 入力のローレベルを Pφ/8 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。 10 : POE8 入力のローレベルを Pφ/16 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。 11 : POE8 入力のローレベルを Pφ/128 クロックごとに 16 回サンプリングし、すべてローレベルだった場合、要求を受け付けます。

【注】 *1 フラグをクリアするため、1 を読み出した後に 0 を書き込むことのみ可能です。

*2 パワーオンリセット後、1 回のみ書き込み可能です。

12.3.6 ソフトウェアポートアウトプットイネーブルレジスタ (SPOER)

SPOER は、読み出し/書き込み可能な 8 ビットのレジスタで、端子のハイインピーダンス制御をします。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	MTU2S HIZ	MTU2 CH0HIZ	MTU2 CH34HIZ
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~3	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	MTU2SHIZ	0	R/W	MTU2S 出力ハイインピーダンス MTU2S 用の大電流端子をハイインピーダンスにする制御を行います。 0: ハイインピーダンス状態にしません。 [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット • MTU2SHIZ=1 の状態を読み出した後、MTU2SHIZ に 0 を書き込んだとき 1: ハイインピーダンス状態にします。 [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • MTU2SHIZ に 1 を書き込んだとき
1	MTU2CH0HIZ	0	R/W	MTU2CH0 出力ハイインピーダンス MTU2 の CH0 用の端子をハイインピーダンスにする制御を行います。 0: ハイインピーダンス状態にしません。 [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット • MTU2CH0HIZ=1 の状態を読み出した後、MTU2CH0HIZ に 0 を書き込んだとき 1: ハイインピーダンス状態にします。 [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • MTU2CH0HIZ に 1 を書き込んだとき
0	MTU2CH34HIZ	0	R/W	MTU2CH3、4 出力ハイインピーダンス MTU2 用の大電流端子をハイインピーダンスにする制御を行います。 0: ハイインピーダンス状態にしません。 [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット • MTU2CH34HIZ=1 の状態を読み出した後、MTU2CH34HIZ に 0 を書き込んだとき 1: ハイインピーダンス状態にします。 [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • MTU2CH34HIZ に 1 を書き込んだとき

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

12.3.7 ポートアウトプットイネーブルコントロールレジスタ 1 (POECR1)

POECR1 は、読み出し/書き込み可能な 8 ビットのレジスタで、端子のハイインピーダンス制御をします。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	MTU2 PE3ZE	MTU2 PE2ZE	MTU2 PE1ZE	MTU2 PE0ZE
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*

【注】 * パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~4	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	MTU2PE3ZE	0	R/W*	MTU2 PE3 ハイインピーダンスイネーブル POE8F、MTU2CH0HIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときに、MTU2 の CH0 用端子の PE3/TIOC0D をハイインピーダンス状態にするかどうか設定します。 0: ハイインピーダンスにしません。 1: ハイインピーダンスにします。
2	MTU2PE2ZE	0	R/W*	MTU2 PE2 ハイインピーダンスイネーブル POE8F、MTU2CH0HIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときに、MTU2 の CH0 用端子の PE2/TIOC0C をハイインピーダンス状態にするかどうか設定します。 0: ハイインピーダンスにしません。 1: ハイインピーダンスにします。
1	MTU2PE1ZE	0	R/W*	MTU2 PE1 ハイインピーダンスイネーブル POE8F、MTU2CH0HIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときに、MTU2 の CH0 用端子の PE1/TIOC0B をハイインピーダンス状態にするかどうか設定します。 0: ハイインピーダンスにしません。 1: ハイインピーダンスにします。
0	MTU2PE0ZE	0	R/W*	MTU2 PE0 ハイインピーダンスイネーブル POE8F、MTU2CH0HIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときに、MTU2 の CH0 用端子の PE0/TIOC0A をハイインピーダンス状態にするかどうか設定します。 0: ハイインピーダンスにしません。 1: ハイインピーダンスにします。

12.3.8 ポートアウトプットイネーブルコントロールレジスタ 2 (POE2R2)

POE2R2 は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、端子のハイインピーダンス制御をします。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	MTU2 P1CZE	MTU2 P2CZE	MTU2 P3CZE	-	MTU2S P1CZE	MTU2S P2CZE	MTU2S P3CZE	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	1	1	1	0	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W*	R/W*	R/W*	R	R/W*	R/W*	R/W*	R	R	R	R	R	R	R	R

【注】* パワーオンリセット後、1回のみ書き込み可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
14	MTU2P1CZE	1	R/W*	MTU2 ポート 1 出力比較/ハイインピーダンスイネーブル MTU2 用の大電流端子の PE9/TIOC3B と PE11/TIOC3D について、出力レベル比較を行うかどうか、また、OCE1 ビットが 1 のときに OSF1 ビットがセットされたとき、または POE0F、POE1F、POE2F、MTU2CH34HIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときにハイインピーダンス状態にするかどうか設定します。 0: 出力レベル比較を行わず、ハイインピーダンスにしません。 1: 出力レベル比較を行い、ハイインピーダンスにします。
13	MTU2P2CZE	1	R/W*	MTU2 ポート 2 出力比較/ハイインピーダンスイネーブル MTU2 用の大電流端子の PE12/TIOC4A と PE14/TIOC4C について、出力レベル比較を行うかどうか、また、OCE1 ビットが 1 のときに OSF1 ビットがセットされたとき、または POE0F、POE1F、POE2F、MTU2CH34HIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときにハイインピーダンス状態にするかどうか設定します。 0: 出力レベル比較を行わず、ハイインピーダンスにしません。 1: 出力レベル比較を行い、ハイインピーダンスにします。
12	MTU2P3CZE	1	R/W*	MTU2 ポート 3 出力比較/ハイインピーダンスイネーブル MTU2 用の大電流端子の PE13/TIOC4B と PE15/TIOC4D について、出力レベル比較を行うかどうか、また、OCE1 ビットが 1 のときに OSF1 ビットがセットされたとき、または POE0F、POE1F、POE2F、MTU2CH34HIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときにハイインピーダンス状態にするかどうか設定します。 0: 出力レベル比較を行わず、ハイインピーダンスにしません。 1: 出力レベル比較を行い、ハイインピーダンスにします。
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
10	MTU2SP1CZE	1	R/W*	<p>MTU2S ポート 1 出力比較/ハイインピーダンスイネーブル</p> <p>MTU2S 用の大電流端子の PE16/TIOC3BS と PE17/TIOC3DS について、出力レベル比較を行うかどうか、また、OCE2 ビットが 1 のときに OSF2 ビットがセットされたとき、または POE4F、POE5F、POE6F、MTU2SHIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときにハイインピーダンス状態にするかどうかを設定します。</p> <p>0：出力レベル比較を行わず、ハイインピーダンスにしません。 1：出力レベル比較を行い、ハイインピーダンスにします。</p>
9	MTU2SP2CZE	1	R/W*	<p>MTU2S ポート 2 出力比較/ハイインピーダンスイネーブル</p> <p>MTU2S 用の大電流端子の PE18/TIOC4AS と PE20/TIOC4CS について、出力レベル比較を行うかどうか、また、OCE2 ビットが 1 のときに OSF2 ビットがセットされたとき、または POE4F、POE5F、POE6F、MTU2SHIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときにハイインピーダンス状態にするかどうかを設定します。</p> <p>0：出力レベル比較を行わず、ハイインピーダンスにしません。 1：出力レベル比較を行い、ハイインピーダンスにします。</p>
8	MTU2SP3CZE	1	R/W*	<p>MTU2S ポート 3 出力比較/ハイインピーダンスイネーブル</p> <p>MTU2S 用の大電流端子の PE19/TIOC4BS と PE21/TIOC4DS について、出力レベル比較を行うかどうか、また、OCE2 ビットが 1 のときに OSF2 ビットがセットされたとき、または POE4F、POE5F、POE6F、MTU2SHIZ ビットのうちどれか一つでもセットされたときにハイインピーダンス状態にするかどうかを設定します。</p> <p>0：出力レベル比較を行わず、ハイインピーダンスにしません。 1：出力レベル比較を行い、ハイインピーダンスにします。</p>
7~0	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>

【注】 * パワーオンリセット後、1 回のみ書き込み可能です。

12.4 動作説明

表 12.4 に、ハイインピーダンス制御の対象となる端子と、ハイインピーダンスになる条件を示します。

表 12.4 ハイインピーダンス制御の対象と条件

端 子	条 件	条件詳細
MTU2 用の大電流端子 (PE9/TIOC3B、PE11/TIOC3D)	入力レベル検出動作または 出力レベル比較動作または SPOER レジスタ設定	MTU2P1CZE・ ((POE2F+POE1F+POE0F)+ (OSF1・OCE1)+(MTU2CH34HIZ))
MTU2 用の大電流端子 (PE12/TIOC4A、PE14/TIOC4C)	入力レベル検出動作または 出力レベル比較動作または SPOER レジスタ設定	MTU2P2CZE・ ((POE2F+POE1F+POE0F)+ (OSF1・OCE1)+(MTU2CH34HIZ))
MTU2 用の大電流端子 (PE13/TIOC4B、PE15/TIOC4D)	入力レベル検出動作または 出力レベル比較動作または SPOER レジスタ設定	MTU2P3CZE・ ((POE2F+POE1F+POE0F)+ (OSF1・OCE1)+(MTU2CH34HIZ))
MTU2S 用の大電流端子 (PE16/TIOC3BS、PE17/TIOC3DS)	入力レベル検出動作または 出力レベル比較動作または SPOER レジスタ設定	MTU2SP1CZE・ ((POE4F+POE5F+POE6F)+ (OSF2・OCE2)+(MTU2SHIZ))
MTU2S 用の大電流端子 (PE18/TIOC4AS、PE20/TIOC4CS)	入力レベル検出動作または 出力レベル比較動作または SPOER レジスタ設定	MTU2SP2CZE・ ((POE4F+POE5F+POE6F)+ (OSF2・OCE2)+(MTU2SHIZ))
MTU2S 用の大電流端子 (PE19/TIOC4BS、PE21/TIOC4DS)	入力レベル検出動作または 出力レベル比較動作または SPOER レジスタ設定	MTU2SP3CZE・ ((POE4F+POE5F+POE6F)+ (OSF2・OCE2)+(MTU2SHIZ))
MTU2 用の CH0 端子 (PE0/TIOC0A)	入力レベル検出動作または SPOER レジスタ設定	MTU2PE0ZE ((POE8F・POE8E)+(MTU2CH0HIZ))
MTU2 用の CH0 端子 (PE1/TIOC0B)	入力レベル検出動作または SPOER レジスタ設定	MTU2PE1ZE ((POE8F・POE8E)+(MTU2CH0HIZ))
MTU2 用の CH0 端子 (PE2/TIOC0C)	入力レベル検出動作または SPOER レジスタ設定	MTU2PE2ZE ((POE8F・POE8E)+(MTU2CH0HIZ))
MTU2 用の CH0 端子 (PE3/TIOC0D)	入力レベル検出動作または SPOER レジスタ設定	MTU2PE3ZE ((POE8F・POE8E)+(MTU2CH0HIZ))

12. ポートアウトプットイネーブル (POE)

12.4.1 入力レベル検出動作

ICSR1～ICSR3 で設定した入力条件が、 $\overline{POE0}\sim\overline{POE2}$ 、 $\overline{POE4}\sim\overline{POE6}$ 、 $\overline{POE8}$ 端子に発生した場合、大電流端子および MTU2 の CH0 用端子をハイインピーダンス状態にします。ただし大電流端子および MTU2 の CH0 用端子が汎用入出力機能または MTU2、MTU2S 機能が選択されている場合にのみハイインピーダンスになります。

(1) 立ち下がりエッジ検出

$\overline{POE0}\sim\overline{POE2}$ 、 $\overline{POE4}\sim\overline{POE6}$ 、 $\overline{POE8}$ 端子にハイレベルからローレベルの変化が入力されたとき、大電流端子および MTU2 の CH0 用端子をハイインピーダンス状態にします。

$\overline{POE0}\sim\overline{POE2}$ 、 $\overline{POE4}\sim\overline{POE6}$ 、 $\overline{POE8}$ 端子入力から端子のハイインピーダンスまでのタイミング例を図 12.2 に示します。

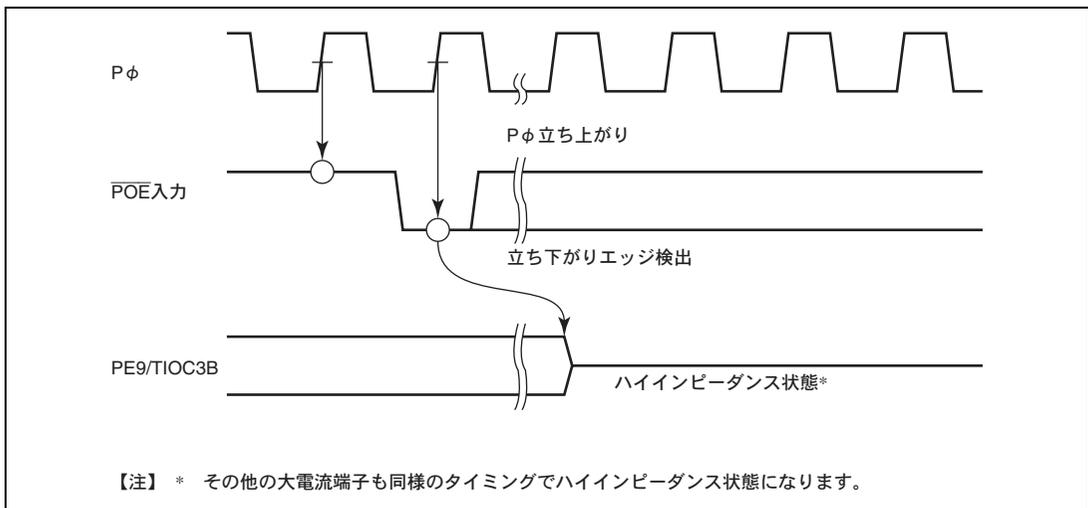


図 12.2 立ち下がりエッジ検出動作

(2) ローレベル検出

図 12.3 にローレベル検出動作を示します。ICSR1～ICSR3 で設定したサンプリングクロックで、16 回連続したローレベルをサンプリングします。このとき、一度でもハイレベルを検出した場合は、受け付けられません。

また、サンプリングクロックから大電流端子がハイインピーダンス状態になるタイミングは立ち下がりエッジ検出、ローレベル検出とも同じです。

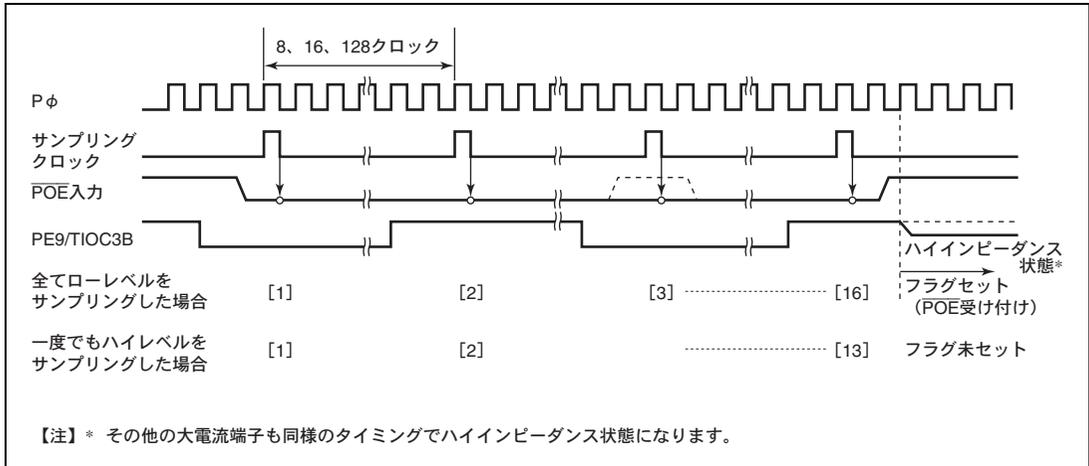


図 12.3 ローレベル検出動作

12.4.2 出力レベル比較動作

TIOC3B と TIOC3D の組み合わせを例に、出力レベル比較動作を図 12.4 に示します。他の端子の組み合わせについても同様です。

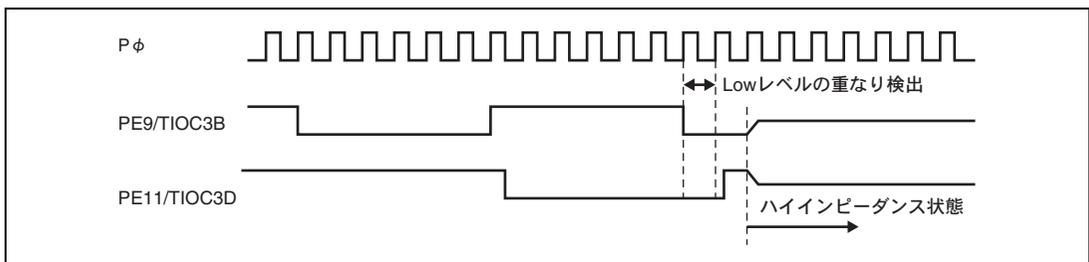


図 12.4 出力レベル比較動作

12.4.3 ハイインピーダンス状態からの解除

入力レベル検出でハイインピーダンス状態になった大電流端子は、パワーオンリセットで初期状態に戻すか、ICSR1～ICSR3 のビット 12～15 (POE0F～POE2F、POE4F～POE6F、POE8F) のフラグをクリアすることにより解除されます。ただし、ICSR1～ICSR3 のビット 0～7 でローレベルサンプリングに設定している場合には、POE 端子からハイレベルを入力してハイレベルをサンプリングした後でないと、フラグに対して 0 書き込みを行っても無効となりフラグはクリアされません。

出力レベル検出でハイインピーダンス状態になった大電流端子は、パワーオンリセットで初期状態に戻すか、OCSR1、OCSR2 のビット 15 (OCF1、2) のフラグをクリアすることにより解除されます。ただし、大電流端子から、非アクティブレベルを出力するようにした後でないと、フラグに対して 0 書き込みを行っても無効となりフラグはクリアされません。非アクティブレベル出力は MTU2、MTU2S 内のレジスタを設定することで行えます。

12.5 割り込み

POE は入力レベル検出動作または出力レベル比較動作において条件が一致したときに、割り込み要求を出して割り込みを発生することができます。表 12.5 に、割り込みの種類と、割り込み要求を出す条件を示します。

表 12.5 割り込み要求の種類と条件

名称	割り込み要因	割り込みフラグ	条 件
OEI1	アウトプットイネーブル 割り込み 1	POE2F、POE1F、POE0F、OSF1	$PIE1 \cdot (POE2F + POE1F + POE0F) + OIE1 \cdot OSF1$
OEI2	アウトプットイネーブル 割り込み 2	POE8F	$PIE3 \cdot POE8F$
OEI3	アウトプットイネーブル 割り込み 3	POE4F、POE5F、POE6F、OSF2	$PIE2 \cdot (POE4F + POE5F + POE6F) + OIE2 \cdot OSF2$

12.6 使用上の注意事項

12.6.1 ウォッチドッグタイマからパワーオンリセットが発行されたときの端子状態

ウォッチドッグタイマ (WDT) からパワーオンリセットが発行されると、I/O ポートはピンファンクションコントローラ (PFC) が初期化され初期値である汎用入力になりますが、ポートアウトプットイネーブル (POE) による端子のハイインピーダンス処理中に WDT からパワーオンリセットが発行されると、汎用入力に切り替わるまでの周辺クロック (Pφ) 1 サイクル期間、端子状態は出力となります。

MTU2、MTU2S の短絡検出によるハイインピーダンス処理中に WDT からパワーオンリセットが発行された場合も、同じ状態となります。

図 12.5 にタイマ出力選択時の POE 入力によるハイインピーダンス処理中に WDT からパワーオンリセットが発行されたときの状態を示します。

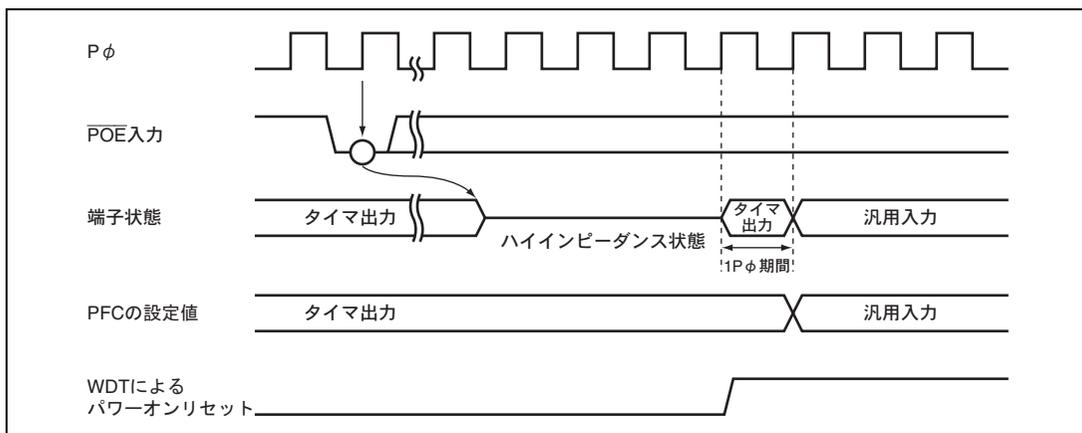


図 12.5 ウォッチドッグタイマからパワーオンリセットが発行されたときの端子状態

13. ウォッチドッグタイマ (WDT)

本 LSI は、ウォッチドッグタイマ (WDT) を内蔵しており、システムの暴走などにより、カウンタの値が書き換えられずにオーバーフローすると本 LSI 内部をリセットすることができます。

WDT は 1 チャネルのタイマであり、周辺クロックを入力とし、ソフトウェアスタンバイモードの解除の際に、クロック安定時間のカウンタ用としても使用します。また、インターバルタイマとしても使用可能です。

13.1 特長

- クロック安定時間の確保に使用可能
ソフトウェアスタンバイモードの解除時に使用します。
- ウォッチドッグタイマモードとインターバルタイマモードを切り替え可能
- ウォッチドッグタイマモード時、内部リセットを発生
カウンタオーバーフローにより、内部をリセットします。
- インターバルタイマモード時、割り込みを発生
カウンタオーバーフローにより、インターバルタイマ割り込みを発生します。
- 8種類のカウント入力クロックを選択可能
周辺クロックを分周した8種類のクロック (×1～×1/4096) から選択できます。
- リセットの種類として、パワーオンリセットとマニュアルリセットから選択できます。

13. ウォッチドッグタイマ (WDT)

図 13.1 に WDT のブロック図を示します。

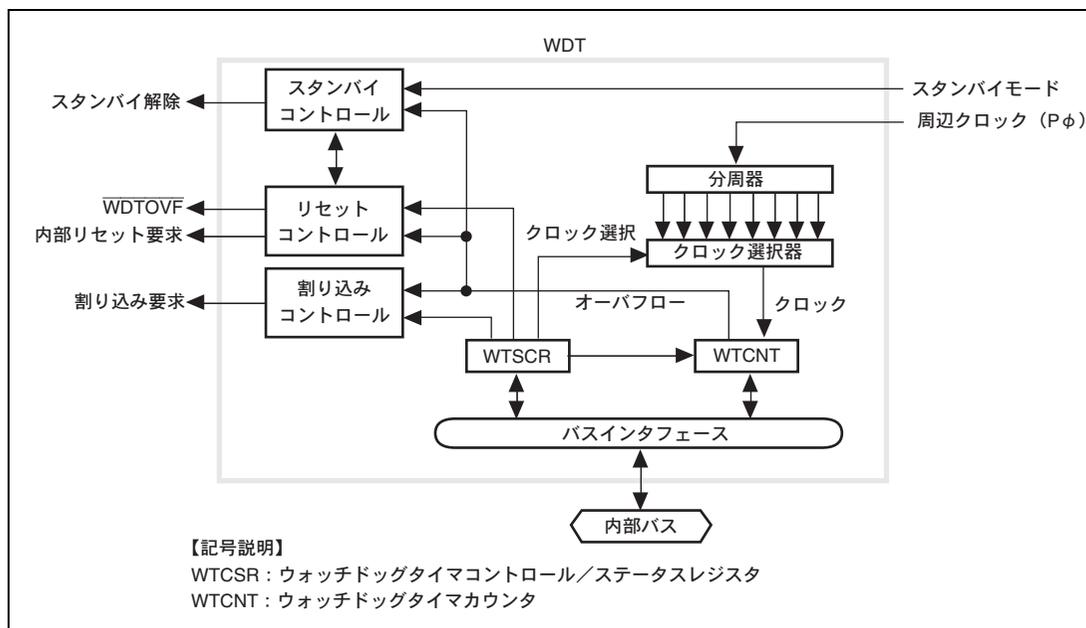


図 13.1 WDT のブロック図

13.2 入出力端子

WDT の端子機能を表 13.1 に示します。

表 13.1 WDT の端子構成

名称	端子名	入出力	機能
ウォッチドッグタイマ オーバーフロー	WDTOVF	出力	ウォッチドッグタイマモード時のオーバーフロー発生により、内部リセットが発生し、WTCSR の CKS2~CKS0 で設定した 1 クロックサイクル期間、本端子よりローが出力されます。

13. ウォッチドッグタイマ (WDT)

13.3 レジスタの説明

WDT には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 13.2 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ウォッチドッグタイマカウンタ	WTCNT	R/W	H'00	H'FFFFFFE810	8、16
ウォッチドッグタイマコントロール /ステータスレジスタ	WTCSR	R/W	H'00	H'FFFFFFE812	8、16

13.3.1 ウォッチドッグタイマカウンタ (WTCNT)

WTCNT は、読み出し/書き込み可能な 8 ビットのレジスタで、選択されたクロックでカウントアップするカウンタです。オーバフローすると、ウォッチドッグタイマモードのときリセットが発生し、インターバルタイマモードのとき割り込みが発生します。WTCNT カウンタは WDT オーバフローによる内部リセットでは初期化されません。 $\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセット時のみ、H'00 に初期化されます。

WTCNT カウンタへの書き込みは上位バイトを H'5A にしてワードサイズで行ってください。読み出しはバイトサイズで行ってください。

【注】 本レジスタは、誤って書き換えられないように、書き込み方法が一般のレジスタと異なります。詳しくは「13.3.3 レジスタアクセス時の注意」を参照してください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	<input type="checkbox"/>							
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W							

13.3.2 ウォッチドッグタイマコントロール/ステータスレジスタ (WTCSR)

WTCSR は、読み出し/書き込み可能な 8 ビットのレジスタで、カウントに使用するクロックの選択を行うビット、オーバフローフラグおよびイネーブルビットから成ります。

WTCSR レジスタは WDT オーバフローによる内部リセット時には値は保持されます。 $\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセット時のみ、H'00 に初期化されます。ソフトウェアスタンバイ解除時のクロック安定時間のカウントに使用するときには、カウンタオーバフロー後、値は保持されます。

WTCSR レジスタへの書き込みは上位バイトを H'A5 にしてワードサイズで行ってください。読み出しはバイトサイズで行ってください。

【注】 本レジスタは、誤って書き換えられないように、書き込み方法が一般のレジスタと異なっています。詳しくは「13.3.3 レジスタアクセス時の注意」を参照してください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	TME	WT/IT	RSTS	WOVF	IOVF	CKS[2:0]		
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	TME	0	R/W	タイマイネーブル タイマ動作の開始または停止を設定します。ソフトウェアスタンバイモードの解除時に WDT を使用する場合には、このビットを 0 にしてください。 0: タイマディスエーブル。カウントアップを停止、WTCNT の値は保持 1: タイマイネーブル
6	WT/IT	0	R/W	タイマモードセレクト ウォッチドッグタイマとして使用するか、インターバルタイマとして使用するかを指定します。 0: インターバルタイマモード 1: ウォッチドッグタイマモード 【注】 WDT の動作中に WT/IT を書き換えるとカウントアップが正しく行われないことがあります。
5	RSTS	0	R/W	リセットセレクト ウォッチドッグタイマモードで WTCNT がオーバフローしたときのリセットの種類を指定します。インターバルタイマモードの場合、設定値は無視されます。 0: パワーオンリセット 1: マニュアルリセット
4	WOVF	0	R/W	ウォッチドッグタイマオーバフロー ウォッチドッグタイマモードで WTCNT がオーバフローしたことを示します。インターバルタイマモードではセットされません。 0: オーバフローなし 1: ウォッチドッグタイマモードで WTCNT がオーバフローした

13. ウォッチドッグタイマ (WDT)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
3	IOVF	0	R/W	<p>インターバルタイムオーバー</p> <p>インターバルタイムモードで WTCNT がオーバーフローしたことを示します。ウォッチドッグタイムモードではセットされません。</p> <p>0 : オーバーフローなし</p> <p>1 : インターバルタイムモードで WTCNT がオーバーフローした</p>
2~0	CKS[2:0]	000	R/W	<p>クロックセレクト 2~0</p> <p>周辺クロック (Pφ) を分周して得られる 8 種類のクロックから、WTCNT のカウントに使用するクロックを選択します。括弧内に示すオーバーフロー周期は、周辺クロック Pφ=40MHz の場合の値です。</p> <p>000 : Pφ (6.4 μs)</p> <p>001 : Pφ/4 (25.6 μs)</p> <p>010 : Pφ/16 (102.4 μs)</p> <p>011 : Pφ/32 (204.8 μs)</p> <p>100 : Pφ/64 (409.6 μs)</p> <p>101 : Pφ/256 (1.64 ms)</p> <p>110 : Pφ/1024 (6.55 ms)</p> <p>111 : Pφ/4096 (26.21 ms)</p> <p>【注】 WDT の動作中に CKS2~CKS0 ビットを書き換えると、カウントアップが正しく行われない場合があります。CKS2~CKS0 ビットを書き換える場合は必ず WDT を停止させてください。</p>

13.3.3 レジスタアクセス時の注意

ウォッチドッグタイマカウンタ (WTCNT)、ウォッチドッグタイマコントロール/ステータスレジスタ (WTCSR) は、容易に書き換えられないように、書き込み方法が一般のレジスタと異なります。次の方法で書き込みを行ってください。

- WTCNT、WTCSRへ書き込む時は、必ずワード転送命令を使用してください。バイト転送、ロングワード転送では、書き込めません。

図 13.2 に示すように、WTCNT へ書き込むときは上位バイトを H'5A にし、下位バイトを書き込みデータにして転送してください。WTCSR へ書き込むときは上位バイトを H'A5 にし、下位バイトを書き込みデータにして転送してください。このように転送すると、下位バイトのデータが WTCNT または WTCSR へ書き込まれます。

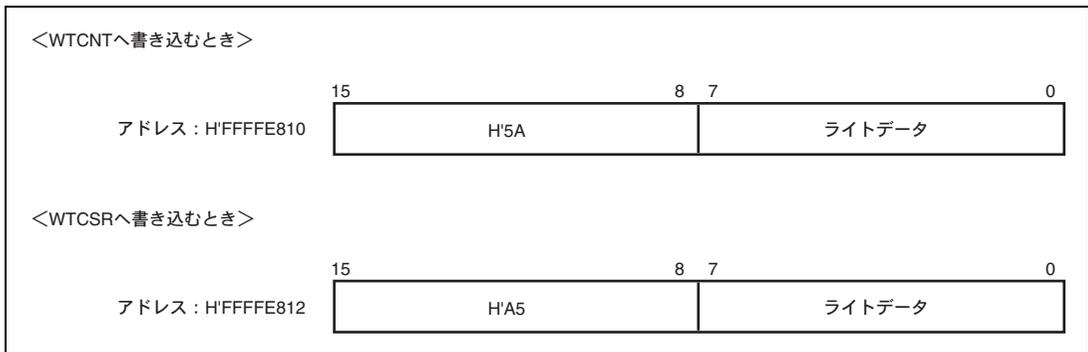


図 13.2 WTCNT、WTCSR への書き込み

13.4 動作説明

13.4.1 ソフトウェアスタンバイ解除の手順

WDTはソフトウェアスタンバイモードをNMI割り込みまたは外部割り込み (IRQ) で解除する場合に使用します。この手順を以下に示します。(リセットで解除する場合 WDT は動作しないため、クロックが安定するまで $\overline{\text{RES}}$ 端子をローレベルに保ってください。)

1. ソフトウェアスタンバイモードへ遷移前に、必ずWTCSRレジスタのTMEビットを0に設定してください。TMEビットが1に設定されていると、カウントオーバーフロー時に誤ってリセットまたはインターバルタイマ割り込みが発生することがあります。
2. WTCSRレジスタのCKS2~CKS0ビットに使用するカウントクロックの種類、WTCNTカウンタにカウンタの初期値を設定しておきます。これらの値は、カウントオーバーフローまでの時間がクロック発振安定時間以上になるように設定してください。
3. SLEEP命令実行によりソフトウェアスタンバイモードに遷移し、クロックは停止します。
4. NMI端子やIRQ端子への入力レベルに変化があると、エッジ検出によりWDTがカウントを開始します。
5. WDTがカウントオーバーフローすると、CPGがクロック供給を開始し、本LSIが動作を再開します。このとき、WTCSRレジスタのWOVFフラグはセットされません。

13.4.2 ウォッチドッグタイマモードの使用法

ウォッチドッグタイマモードで動作中は、カウンタがオーバーフローするたびに WTCSR レジスタの RSTS ビットで選択された種類の内部リセットが発生し、 $\overline{\text{WDTOVF}}$ 端子がアサートされます。

1. WTCSRレジスタのWT/ITビットに1を設定し、RSTSビットにリセットのタイプ、CKS2~CKS0にカウントクロックの種類、WTCNTカウンタにカウンタの初期値を設定します。
2. WTCSRレジスタのTMEビットに1をセットすると、ウォッチドッグタイマモードでカウントを開始します。
3. ウォッチドッグタイマモードで動作中は、カウンタがオーバーフローしないように定期的にカウンタを書き換えてください。
4. カウンタがオーバーフローすると、WDTはWTCSRレジスタのWOVFフラグを1にセットし、CKS2~CKS0ビットで設定されたカウントクロックの1サイクル期間、 $\overline{\text{WDTOVF}}$ 端子がアサートされます。また、RSTSビットで指定されたタイプのリセットを発生します。この後カウンタはカウントを続行します。

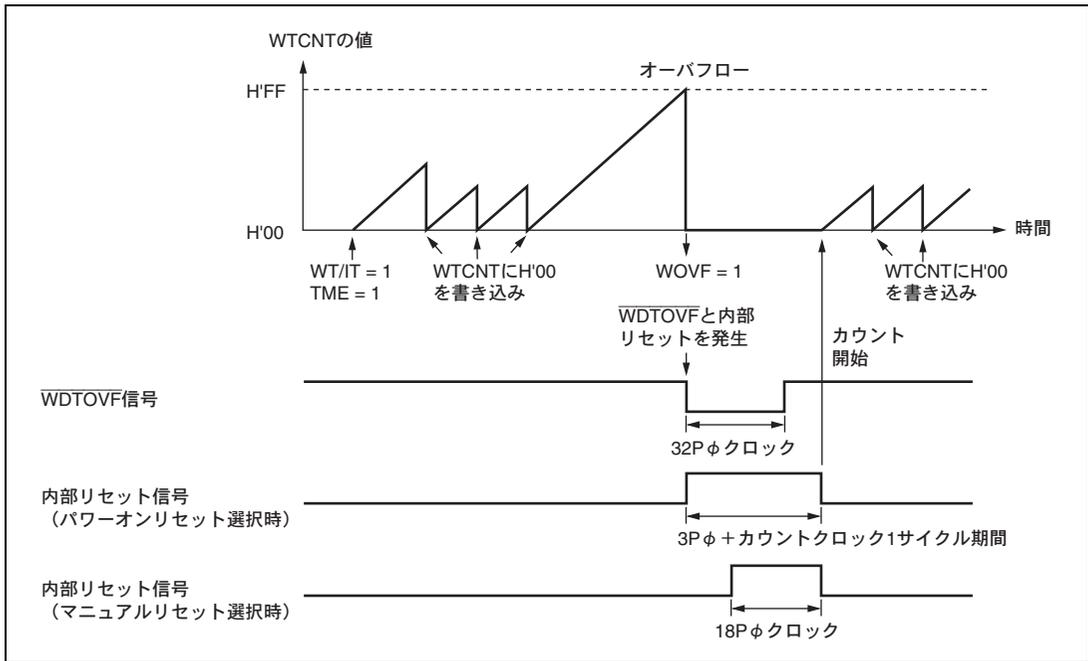


図 13.3 ウォッチドッグタイマモード時の動作
(CKS0~CKS2 で WTCNT のカウントクロックを Pφ/32 に設定時)

13.4.3 インターバルタイマモードの使用法

インターバルタイマモードで動作中は、カウンタがオーバーフローするたびにインターバルタイマ割り込みを発生します。したがって、一定時間ごとに割り込みを発生させることができます。

1. WTCRレジスタのWT/ITビットに0をセットし、CKS2~CKS0ビットにカウントクロックの種類、WTCNTカウンタにカウンタの初期値を設定します。
2. WTCRレジスタのTMEビットに1をセットするとインターバルタイマモードでカウントを開始します。
3. WDTは、カウンタがオーバーフローするとWTCRレジスタのIOVFフラグに1をセットし、インターバルタイマ割り込み要求をINTCに送ります。カウンタはカウントを続行します。

13. ウォッチドッグタイマ (WDT)

13.5 割り込み要因

WDT の割り込み要因にはインターバルタイマ割り込み (ITI) があります。

表 13.3 に割り込み要因を示します。割り込み要因は、ウォッチドッグタイマコントロールステータスレジスタ (WTCNR) のインターバルタイマオーバーフローフラグビット (IOVF) に 1 がセットされているとき、インターバルタイマ割り込み (ITI) が発生します。

割り込みフラグビットを 0 にクリアすることで割り込み要求は解除されます。

表 13.3 割り込み要因

名称	割り込み要因	割り込み許可ビット	割り込みフラグビット
ITI	インターバルタイマ割り込み	—	インターバルタイマオーバーフローフラグ (IOVF)

13.6 使用上の注意事項

13.6.1 WTCNT の設定値

インターバルタイマモードで WTCNT に H'FF を設定した場合、1 カウントクロック後の H'FF→H'00 ではオーバーフローが発生せず、257 カウントクロック後の H'FF→H'00 でオーバーフローが発生します。

ウォッチドッグタイマモードで WTCNT に H'FF を設定した場合には、1 カウントクロック後の H'FF→H'00 でオーバーフローが発生します。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

本 LSI は 3 チャンネルの独立したシリアルコミュニケーションインタフェース (SCI : Serial Communication Interface) を備えています。SCI は、調歩同期式とクロック同期式の 2 方式のシリアル通信が可能です。調歩同期式では Universal Asynchronous Receiver/Transmitter (UART) や Asynchronous Communication Interface Adapter (ACIA) など標準の調歩同期式通信用 LSI とのシリアル通信ができます。また、調歩同期式モードでは複数のプロセッサ間のシリアル通信機能 (マルチプロセッサ通信機能) を備えています。

14.1 特長

- シリアル通信モードを調歩同期式モード、またはクロック同期式モードから選択可能
- 調歩同期式モード

キャラクタ単位で同期をとる調歩同期方式でシリアルデータの通信を行います。Universal Asynchronous Receiver/Transmitter (UART) や Asynchronous Communication Interface Adapter (ACIA) などの標準の調歩同期式通信 LSI とのシリアルデータ通信が可能です。

シリアルデータ通信フォーマットを 12 種類のフォーマットから選択できます。

データ長 : 7 ビット、または 8 ビット

ストップビット長 : 1 ビット、または 2 ビット

パリティ : 偶数パリティ、奇数パリティ、またはパリティなし

マルチプロセッサ間通信が可能

受信エラーの検出 : パリティエラー、オーバランエラー、フレーミングエラーを検出

ブレークの検出 : フレーミングエラー発生時に RXD 端子のレベルを直接読み出すことによりブレークを検出できます。

- クロック同期式モード

クロックに同期してシリアルデータ通信を行います。クロック同期式通信機能を持つ他の LSI とのシリアルデータ通信が可能です。

シリアルデータ通信フォーマットは 1 種類です。

データ長 : 8 ビット

受信エラーの検出 : オーバランエラーを検出

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

- 全二重通信が可能

独立した送信部と受信部を備えているので、送信と受信を同時に行うことができます。

また、送信部、および受信部ともにダブルバッファ構造になっていますのでシリアルデータの連続送信、連続受信ができます。

- 内蔵ボーレートジェネレータにより任意のビットレートを選択可能
- 送受信クロックソースを、ボーレートジェネレータからの内部クロック、またはSCK端子からの外部クロックから選択可能
- LSBファースト/MSBファースト選択可能（調歩同期7ビットデータ除く）
- 4種類の割り込み要因

送信データエンプティ、送信終了、受信データフル、受信エラーの4種類の割り込み要因があり、それぞれ独立に要求することができます。また、送信データエンプティ要求と受信データフル要求により、データトランスファコントローラ（DTC）を起動させてデータの転送を行うことができます。

- モジュールスタンバイモードの設定可能

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

図 14.1 に SCI のブロック図を示します。

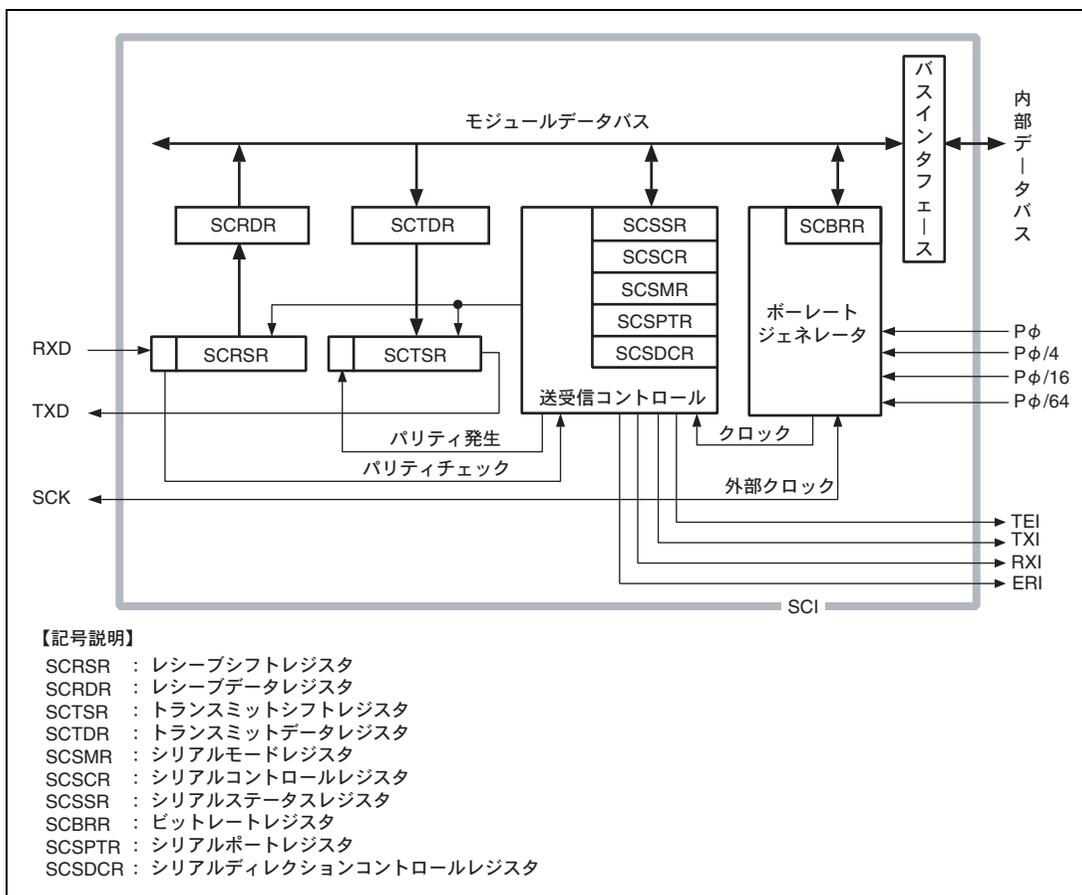


図 14.1 SCI のブロック図

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

14.2 入出力端子

SCIには、表 14.1 の入出力端子があります。

表 14.1 端子構成

チャンネル	端子名*	入出力	機 能
0	SCK0	入出力	チャンネル0のクロック入出力端子
	RXD0	入力	チャンネル0の受信データ入力端子
	TXD0	出力	チャンネル0の送信データ出力端子
1	SCK1	入出力	チャンネル1のクロック入出力端子
	RXD1	入力	チャンネル1の受信データ入力端子
	TXD1	出力	チャンネル1の送信データ出力端子
2	SCK2	入出力	チャンネル2のクロック入出力端子
	RXD2	入力	チャンネル2の受信データ入力端子
	TXD2	出力	チャンネル2の送信データ出力端子

【注】 * 本文中ではチャンネルを省略し、それぞれ SCK、RXD、TXD と略称します。

14.3 レジスタの説明

SCIにはチャンネルごとに以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第25章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 14.2 レジスタ構成

チャンネル	レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
0	シリアルモードレジスタ_0	SCSMR_0	R/W	H'00	H'FFFFFFC000	8
	ビットレートレジスタ_0	SCBRR_0	R/W	H'FF	H'FFFFFFC002	8
	シリアルコントロールレジスタ_0	SCSCR_0	R/W	H'00	H'FFFFFFC004	8
	トランスミットデータレジスタ_0	SCTDR_0	—	—	H'FFFFFFC006	8
	シリアルステータスレジスタ_0	SCSSR_0	R/W	H'84	H'FFFFFFC008	8
	レシーブデータレジスタ_0	SCRDR_0	—	—	H'FFFFFFC00A	8
	シリアルディレクション コントロールレジスタ_0	SCSDCR_0	R/W	H'F2	H'FFFFFFC00C	8
	シリアルポートレジスタ_0	SCSPTR_0	R/W	H'0x	H'FFFFFFC00E	8
1	シリアルモードレジスタ_1	SCSMR_1	R/W	H'00	H'FFFFFFC080	8
	ビットレートレジスタ_1	SCBRR_1	R/W	H'FF	H'FFFFFFC082	8
	シリアルコントロールレジスタ_1	SCSCR_1	R/W	H'00	H'FFFFFFC084	8
	トランスミットデータレジスタ_1	SCTDR_1	—	—	H'FFFFFFC086	8
	シリアルステータスレジスタ_1	SCSSR_1	R/W	H'84	H'FFFFFFC088	8
	レシーブデータレジスタ_1	SCRDR_1	—	—	H'FFFFFFC08A	8
	シリアルディレクション コントロールレジスタ_1	SCSDCR_1	R/W	H'F2	H'FFFFFFC08C	8
	シリアルポートレジスタ_1	SCSPTR_1	R/W	H'0x	H'FFFFFFC08E	8
2	シリアルモードレジスタ_2	SCSMR_2	R/W	H'00	H'FFFFFFC100	8
	ビットレートレジスタ_2	SCBRR_2	R/W	H'FF	H'FFFFFFC102	8
	シリアルコントロールレジスタ_2	SCSCR_2	R/W	H'00	H'FFFFFFC104	8
	トランスミットデータレジスタ_2	SCTDR_2	—	—	H'FFFFFFC106	8
	シリアルステータスレジスタ_2	SCSSR_2	R/W	H'84	H'FFFFFFC108	8
	レシーブデータレジスタ_2	SCRDR_2	—	—	H'FFFFFFC10A	8
	シリアルディレクション コントロールレジスタ_2	SCSDCR_2	R/W	H'F2	H'FFFFFFC10C	8
	シリアルポートレジスタ_2	SCSPTR_2	R/W	H'0x	H'FFFFFFC10E	8

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

14.3.1 レシーブシフトレジスタ (SCRSR)

SCRSR は、シリアルデータを受信するためのレジスタです。

SCI は、SCRSR に RXD 端子から入力されたシリアルデータを LSB (ビット 0) から受信した順にセットし、パラレルデータに変換します。1 バイトのデータ受信を終了すると、データは自動的に SCRDR へ転送されます。

CPU から直接 SCRSR の読み出し/書き込みをすることはできません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	<input type="checkbox"/>							
初期値:	-	-	-	-	-	-	-	-
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

14.3.2 レシーブデータレジスタ (SCRDR)

SCRDR は、受信したシリアルデータを格納するレジスタです。

SCI は、1 バイトのシリアルデータの受信が終了すると、レシーブシフトレジスタ (SCRSR) から SCRDR へ受信したシリアルデータを転送して格納し、受信動作を完了します。この後、SCRSR は受信可能になります。

このように、SCRSR と SCRDR はダブルバッファになっているため連続した受信動作が可能です。

SCRDR は、読み出し専用レジスタですので CPU から書き込むことはできません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	<input type="checkbox"/>							
初期値:	-	-	-	-	-	-	-	-
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

14.3.3 トランスミットシフトレジスタ (SCTSR)

SCTSR は、シリアルデータを送信するためのレジスタです。

SCI は、トランスミットデータレジスタ (SCTDR) から送信データをいったん SCTSR に転送し、LSB (ビット 0) から順に TXD 端子に送り出すことでシリアルデータ送信を行います。

1 バイトのデータ送信を終了すると自動的に SCTDR から SCTSR へ次の送信データを転送し、送信を開始します。ただし、シリアルステータスレジスタ (SCSSR) の TDRE フラグが 1 にセットされている場合には、SCTDR から SCTSR へのデータ転送は行いません。

CPU から直接 SCTSR の読み出し/書き込みをすることはできません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	<input type="checkbox"/>							
初期値:	-	-	-	-	-	-	-	-
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

14.3.4 トランスミットデータレジスタ (SCTDR)

SCTDR は、シリアル送信するデータを格納する 8 ビットのレジスタです。

SCI は、トランスミットシフトレジスタ (SCTSR) の空を検出すると、SCTDR に書き込まれた送信データを SCTSR に転送してシリアル送信を開始します。SCTSR のシリアルデータ送信中に SCTDR に次の送信データを書き込んでおくと、連続シリアル送信ができます。

SCTDR は、常に CPU による読み出し／書き込みが可能です。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	<input type="checkbox"/>							
初期値:	-	-	-	-	-	-	-	-
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

14.3.5 シリアルモードレジスタ (SCSMR)

SCSMR は、SCI のシリアル通信フォーマットの設定と、ボーレートジェネレータのクロックソースを選択するための 8 ビットのレジスタです。

SCSMR は、常に CPU による読み出し／書き込みが可能です。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	<input type="checkbox"/>							
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W							

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	C/Ā	0	R/W	コミュニケーションモード SCI の動作モードを調歩同期式モードとクロック同期式モードのいずれかから選択します。 0: 調歩同期式モード 1: クロック同期式モード
6	CHR	0	R/W	キャラクタレンガ 調歩同期式モードのデータ長を 7 ビット/8 ビットデータのいずれかから選択します。クロック同期式モードでは CHR の設定にかかわらず、データ長は 8 ビットデータ固定です。7 ビットデータを選択した場合、トランスミットデータレジスタ (SCTDR) の MSB (ビット 7) は送信されません。 0: 8 ビットデータ 1: 7 ビットデータ

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
5	PE	0	R/W	<p>パリティイネーブル</p> <p>調歩同期モードでは、送信時にパリティビットの付加を、受信時にパリティビットのチェックを行うかどうかを選択します。クロック同期モードでは、PE ビットの設定にかかわらずパリティビットの付加、およびチェックは行いません。</p> <p>0: パリティビットの付加、およびチェックを禁止 1: パリティビットの付加、およびチェックを許可*</p> <p>【注】* PE ビットに1をセットすると送信時には、O/E ビットで指定した偶数、または奇数パリティを送信データに付加して送信します。受信時には、受信したパリティビットが O/E ビットで指定した偶数、または奇数パリティになっているかどうかをチェックします。</p>
4	O/E	0	R/W	<p>パリティモード</p> <p>パリティの付加やチェックを偶数パリティ、または奇数パリティのいずれで行うかを選択します。O/E ビットの設定は、調歩同期モードで PE ビットに1を設定しパリティビットの付加やチェックを許可したときのみ有効になります。クロック同期モードや、調歩同期モードでパリティの付加やチェックを禁止している場合には、O/E ビットの設定は無効です。</p> <p>0: 偶数パリティ 1: 奇数パリティ</p> <p>偶数パリティに設定すると送信時には、パリティビットと送信キャラクタをあわせて、その中の1の数の合計が偶数になるようにパリティビットを付加して送信します。受信時には、パリティビットと受信キャラクタを合わせて、その中の1の数の合計が偶数であるかどうかをチェックします。</p> <p>奇数パリティに設定すると送信時には、パリティビットと送信キャラクタを合わせて、その中の1の数の合計が奇数になるようにパリティビットを付加して送信します。受信時には、パリティビットと受信キャラクタを合わせて、その中の1の数の合計が奇数であるかどうかをチェックします。</p>
3	STOP	0	R/W	<p>ストップビットレングス</p> <p>調歩同期モードでのストップビットの長さを1ビット/2ビットのいずれかから選択します。STOP ビットの設定は調歩同期モードでのみ有効になります。クロック同期モードに設定した場合にはストップビットは付加されませんので、このビットの設定は無効です。</p> <p>0: 1ストップビット*¹ 1: 2ストップビット*²</p> <p>なお、受信時には STOP ビットの設定にかかわらず、受信したストップビットの1ビット目のみをチェックします。ストップビットの2ビット目が1の場合は、ストップビットとして扱いますが、0の場合は、次の送信キャラクタのスタートビットとして扱います。</p> <p>【注】*¹ 送信時には、送信キャラクタの最後尾に1ビットの1（ストップビット）を付加して送信します。 *² 送信時には、送信キャラクタの最後尾に2ビットの1（ストップビット）を付加して送信します。</p>

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
2	MP	0	R/W	<p>マルチプロセッサモード（調歩同期式モードのみ有効）</p> <p>マルチプロセッサ機能を許可／禁止します。マルチプロセッサモードでは PE、O/E ビットの設定は無効です。</p> <p>0：マルチプロセッサモードを禁止</p> <p>1：マルチプロセッサモードを許可</p>
1, 0	CKS[1:0]	00	R/W	<p>クロックセレクト 1, 0</p> <p>内蔵ポーレートジェネレータのクロックソースを選択します。CKS1、CKS0 ビットの設定で Pφ、Pφ/4、Pφ/16、Pφ/64 の 4 種類からクロックソースを選択できます。</p> <p>クロックソースと、ビットレートレジスタの設定値、およびポーレートの関係については、「14.3.10 ビットレートレジスタ (SCBRR)」を参照してください。</p> <p>00：Pφクロック</p> <p>01：Pφ/4 クロック</p> <p>10：Pφ/16 クロック</p> <p>11：Pφ/64 クロック</p> <p>【注】 Pφ：周辺クロック</p>

14.3.6 シリアルコントロールレジスタ (SCSCR)

SCSCR は、SCI の送信／受信動作、調歩同期式モードでのシリアルクロック出力、割り込み要求の許可／禁止、および送信／受信クロックソースの選択を行うレジスタです。

SCSCR は、常に CPU による読み出し／書き込みが可能です。

ビット：	7	6	5	4	3	2	1	0
	TIE	RIE	TE	RE	MPIE	TEIE	CKE[1:0]	
初期値：	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W：	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	TIE	0	R/W	<p>トランスミットインタラプトイネーブル</p> <p>トランスミットデータレジスタ (SCTDR) からトランスミットシフトレジスタ (SCTSR) ヘシリアル送信データが転送されシリアルステータスレジスタ (SCSSR) の TDRE フラグが 1 にセットされたときに、送信データエンプティ割り込み (TXI) 要求の発生を許可／禁止します。</p> <p>TXI の解除は、TDRE フラグの 1 を読み出した後、0 にクリアするか、または TIE を 0 にクリアすることで行うことができます。</p> <p>0：送信データエンプティ割り込み (TXI) 要求を禁止</p> <p>1：送信データエンプティ割り込み (TXI) 要求を許可</p>

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
6	RIE	0	R/W	<p>レシーブインタラプトイネーブル</p> <p>シリアル受信データがレシーブシフトレジスタ (SCRSR) からレシーブデータレジスタ (SCRDR) へ転送されて SCSSR の RDRF フラグが 1 にセットされたとき、受信データフル割り込み (RXI) 要求、および受信エラー割り込み (ERI) 要求の発生を許可/禁止します。</p> <p>RXI、および ERI 割り込み要求の解除は、RDRF フラグ、または FER、PER、ORER フラグの 1 を読み出した後、0 にクリアするか、RIE ビットを 0 にクリアすることで行えます。</p> <p>0: 受信データフル割り込み (RXI) 要求、および受信エラー割り込み (ERI) 要求を禁止</p> <p>1: 受信データフル割り込み (RXI) 要求、および受信エラー割り込み (ERI) 要求を許可</p>
5	TE	0	R/W	<p>トランスミットイネーブル</p> <p>SCI のシリアル送信動作の開始を許可/禁止します。</p> <p>0: 送信動作を禁止*¹</p> <p>1: 送信動作を許可*²</p> <p>【注】 *1 SCSSR の TDRE フラグは 1 に固定されます。</p> <p>*2 この状態で、SCTDR に送信データを書き込んで、SCSSR の TDRE フラグを 0 にクリアするとシリアル送信を開始します。</p> <p>なお、TE ビットを 1 にセットする前に必ずシリアルモードレジスタ (SCSMR) の設定を行い送信フォーマットを決定してください。</p>
4	RE	0	R/W	<p>レシーブイネーブル</p> <p>SCI のシリアル受信動作の開始を許可/禁止します。</p> <p>0: 受信動作を禁止*¹</p> <p>1: 受信動作を許可*²</p> <p>【注】 *1 RE ビットを 0 にクリアしても RDRF、FER、PER、ORER の各フラグは影響を受けず、状態を保持しますので注意してください。</p> <p>*2 この状態で調歩同期式モードの場合はスタートビットを、クロック同期式モードの場合は同期クロック入力をそれぞれ検出すると、シリアル受信を開始します。</p> <p>なお、RE ビットを 1 にセットする前に必ず SCSMR の設定を行い、受信フォーマットを決定してください。</p>
3	MPIE	0	R/W	<p>マルチプロセッサインタラプトイネーブル (調歩同期式モードで SCSMR の MP=1 のとき有効)</p> <p>このビットを 1 にセットすると、マルチプロセッサビットが 0 のデータは読みとばし、SCSSR の RDRF、FER、ORER の各ステータスフラグのセットを禁止します。マルチプロセッサビットが 1 のデータを受信すると、このビットは自動的にクリアされ通常の受信動作に戻ります。詳細は「14.4.4 マルチプロセッサ通信機能」を参照してください。</p>

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
2	TEIE	0	R/W	<p>トランスミットエンドインタラプトイネーブル</p> <p>MSB データ送出時に有効な送信データが SCTDR がないとき、送信終了割り込み (TEI) 要求の発生を許可/禁止します。</p> <p>TEI の解除は、SCSSR の TDRE フラグの 1 を読み出した後、0 にクリアして TEND フラグを 0 にクリアするか、TEIE ビットを 0 にクリアすることで行うことができます。</p> <p>0 : 送信終了割り込み (TEI) 要求を禁止 1 : 送信終了割り込み (TEI) 要求を許可</p>
1, 0	CKE[1:0]	00	R/W	<p>クロックイネーブル 1, 0</p> <p>SCI のクロックソースの選択、および SCK 端子からのクロック出力の許可/禁止を設定します。CKE1 ビットと CKE0 ビットの組み合わせによって SCK 端子をシリアルクロック出力端子にするか、またはシリアルクロック入力端子にするかが決まります。</p> <p>クロック同期式モードで同期クロック出力に設定する場合は SCSSMR の C/A ビットを 1 に設定してから CKE1、CKE0 ビットを設定してください。SCI のクロックソースの選択についての詳細は「14.4 動作説明」の表 14.14 を参照してください。</p> <p>調歩同期式モード</p> <p>00 : 内部クロック/SCK 端子は入力端子 (入力信号は無視) 01 : 内部クロック/SCK 端子はクロック出力*¹ 10 : 外部クロック/SCK 端子はクロック入力*² 11 : 外部クロック/SCK 端子はクロック入力*²</p> <p>クロック同期式モード</p> <p>00 : 内部クロック/SCK 端子は同期クロック出力 01 : 内部クロック/SCK 端子は同期クロック出力 10 : 外部クロック/SCK 端子は同期クロック入力 11 : 外部クロック/SCK 端子は同期クロック入力</p> <p>【注】 *1 ビットレートの 16 倍の周波数のクロックを出力 *2 ビットレートの 16 倍の周波数のクロックを入力</p>

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

14.3.7 シリアルステータスレジスタ (SCSSR)

SCSSR は、SCI の動作状態を示すステータスフラグを内蔵した 8 ビットのレジスタです。

SCSSR は常に CPU から読み出し／書き込みができます。ただし、TDRE、RDRF、ORER、PER、FER の各フラグへ 1 を書き込むことはできません。また、これらを 0 にクリアするためには、あらかじめ 1 を読み出ししておく必要があります。また、TEND フラグは読み出し専用であり、書き込むことはできません。

ビット：	7	6	5	4	3	2	1	0
	TDRE	RDRF	ORER	FER	PER	TEND	MPB	MPBT
初期値：	1	0	0	0	0	1	0	0
R/W：	R/(W)*	R/(W)*	R/(W)*	R/(W)*	R/(W)*	R	R	R/W

【注】 * フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	TDRE	1	R/(W)*	<p>トランスミットデータレジスタエンプティ</p> <p>トランスミットデータレジスタ (SCTDR) からトランスミットシフトレジスタ (SCTSR) にデータ転送が行われ SCTDR に次のシリアル送信データを書き込むことが可能になったことを示します。</p> <p style="margin-left: 20px;">0 : SCTDR に有効な送信データが書き込まれていることを表示</p> <p style="margin-left: 20px;">[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TDRE=1 の状態を読み出した後、0 を書き込んだとき • TXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のときに SCTDR へ送信データを転送したとき <p style="margin-left: 20px;">1 : SCTDR に有効な送信データがないことを表示</p> <p style="margin-left: 20px;">[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット、スタンバイモード時 • SCSCR の TE ビットが 0 のとき • SCTDR から SCTSR にデータ転送が行われ SCTDR にデータの書き込みが可能になったとき

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
6	RDRF	0	R(W)*	<p>レシーブデータレジスタフル</p> <p>受信したデータがレシーブデータレジスタ (SCRDR) に格納されていることを示します。</p> <p>0 : SCRDR に有効な受信データが格納されていないことを表示</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット、スタンバイモード時 • RDRF=1 の状態を読み出した後、0 を書き込んだとき • RXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のときに SCRDR からデータを転送したとき <p>1 : SCRDR に有効な受信データが格納されていることを表示</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • シリアル受信が正常終了し、SCRDR から SCRDR へ受信データが転送されたとき <p>【注】 受信時にエラーを検出したとき、およびシリアルコントロールレジスタ (SCSCR) の RE ビットを 0 にクリアしたときには SCRDR および RDRF フラグは影響を受けず以前の状態を保持します。</p> <p>RDRF フラグが 1 にセットされたまま次のデータを受信完了するとオーバーランエラーが発生し、受信データが失われますので注意してください。</p>
5	ORER	0	R(W)*	<p>オーバーランエラー</p> <p>受信時にオーバーランエラーが発生して異常終了したことを示します。</p> <p>0 : 受信中、または正常に受信を完了したことを表示^{*1}</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット、スタンバイモード時 • ORER=1 の状態を読み出した後、0 を書き込んだとき <p>1 : 受信時にオーバーランエラーが発生したことを表示^{*2}</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • RDRF=1 の状態で次のシリアル受信を完了したとき <p>【注】 ^{*1} SCSCR の RE ビットを 0 にクリアしたときには、ORER フラグは影響を受けず以前の状態を保持します。</p> <p>^{*2} SCRDR ではオーバーランエラーが発生する前の受信データを保持し、後から受信したデータが失われます。さらに、ORER=1 にセットされた状態で、以降のシリアル受信を続けることはできません。</p>

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
4	FER	0	R/(W)*	<p>フレーミングエラー</p> <p>調歩同期式モードで受信時にフレーミングエラーが発生して異常終了したことを示します。</p> <p>0: 受信中、または正常に受信を完了したことを表示*¹</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット、スタンバイモード時 • FER=1の状態を読み出した後、0を書き込んだとき <p>1: 受信時にフレーミングエラーが発生したことを表示</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • SCIが受信終了時に受信データの最後尾のストップビットが1であるかどうかをチェックし、ストップビットが0であったとき*² <p>【注】 *1 SCSCRのREビットを0にクリアしたときには、FERフラグは影響を受けず以前の状態を保持します。</p> <p>*2 2ストップビットモードのときは、1ビット目のストップビットが1であるかどうかのみを判定し、2ビット目のストップビットはチェックしません。なお、フレーミングエラーが発生したときの受信データはSCRDRに転送されますが、RDRFフラグはセットされません。さらに、FERフラグが1にセットされた状態においては、以降のシリアル受信を続けることはできません。</p>
3	PER	0	R/(W)*	<p>パリティエラー</p> <p>調歩同期式モードで、パリティを付加した受信時にパリティエラーが発生して異常終了したことを表示します。</p> <p>0: 受信中、または正常に受信を完了したことを表示*¹</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット、スタンバイモード時 • PER=1の状態を読み出した後、0を書き込んだとき <p>1: 受信時にパリティエラーが発生したことを表示*²</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • 受信時の受信データとパリティビットを合わせた1の数が、シリアルモードレジスタ (SCSMR) のO/Eビットで指定した偶数パリティ/奇数パリティの設定と一致しなかったとき <p>【注】 *1 SCSCRのREビットを0にクリアしたときには、PERフラグは影響を受けず以前の状態を保持します。</p> <p>*2 パリティエラーが発生したときの受信データはSCRDRに転送されますが、RDRFフラグはセットされません。なお、PERフラグが1にセットされた状態では、以降のシリアル受信を続けることはできません。</p>

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	TEND	1	R	<p>トランスミットエンド</p> <p>送信キャラクタの最後尾ビットの送信時に SCTDR に有効なデータがなく、送信を終了したことを示します。</p> <p>TEND フラグは読み出し専用ですので、書き込むことはできません。</p> <p>0: 送信中であることを表示</p> <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TDRE=1 の状態を読み出した後、TDRE フラグに 0 を書き込んだとき 1: 送信を終了したことを表示 <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • パワーオンリセット、スタンバイモード時 • SCSCR の TE ビットが 0 のとき • 1 バイトのシリアル送信キャラクタの最後尾ビットの送信時に TDRE=1 であったとき <p>【注】 TXI 割り込みにより DTC を起動して SCTDR ヘデータを書き込んだ場合には TEND フラグは不定となりますので、TEND フラグを送信終了フラグとして使用しないでください。</p>
1	MPB	0	R	<p>マルチプロセッサビット</p> <p>受信フレーム中のマルチプロセッサビットの値が格納されます。SCSCR の RE が 0 のときは変化しません。</p>
0	MPBT	0	R/W	<p>マルチプロセッサビットトランスファ</p> <p>送信フレームに付加するマルチプロセッサビットの値を設定します。</p>

【注】 * フラグをクリアするため、1 を読み出した後に 0 を書き込むことのみ可能です。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

14.3.8 シリアルポートレジスタ (SCSPTR)

SCSPTR は、シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI) の端子にマルチプレクスされたポートの入出力およびデータを制御します。TXD 端子へ出力データを書き込むことができ、シリアル送受信のブレイクを制御します。またビット 3 およびビット 2 で SCK 端子に対してデータの読み込みおよび出力データを書き込むことができます。ビット 7 は RXI 割り込みの許可/禁止を制御します。SCSPTR は、8 ビットで、常に CPU による読み出し/書き込みが可能です。なお、SCI 端子の値を読み出す場合は、ポートレジスタを使用してください。詳細は「第 21 章 I/O ポート」を参照してください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	EIO	-	-	-	SPB1IO	SPB1DT	SPB0IO	SPB0DT
初期値:	0	0	0	0	0	不定	0	1
R/W:	R/W	-	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	EIO	0	R/W	エラー割り込みオンリー EIO ビットが 1 のとき、RIE ビットが 1 にセットされていても、CPU へ RXI 割り込みを要求しません。このビットは RXI 割り込みの許可/禁止を設定します。 0: RIE ビットが RXI と ERI 割り込みを許可/禁止する RIE ビットが 1 のとき、RXI と ERI 割り込みが INTC へ送られる 1: RIE ビットが 1 のとき、ERI 割り込みだけが INTC へ送られる
6~4	-	すべて 0	-	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	SPB1IO	0	R/W	シリアルポートクロックポート入出力 シリアルポートの SCK 端子の入出力を指定します。実際に SCK 端子をポート出力端子として SPB1DT ビットで設定した値を出力する場合は、SCSMR の C \bar{A} ビットと SCSCR の CKE1、CKE0 ビットを 0 に設定してください。 0: SCK 端子に SPB1DT ビットの値を出力しない 1: SCK 端子に SPB1DT ビットの値を出力する
2	SPB1DT	不定	R/W	シリアルポートクロックポートデータ シリアルポートの SCK 端子の出力データを指定します。出力有効であるかは SPB1IO ビットで指定します (詳細は SPB1IO ビットの説明を参照)。出力の場合、SPB1DT ビットの値が SCK 端子に出力されます。 0: 出力データがローレベル 1: 出力データがハイレベル
1	SPB0IO	0	R/W	シリアルポートブレイク出力 SPB0DT ビット、SCSCR の TE ビットとあわせて、TXD 端子を制御します。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明																				
0	SPB0DT	1	R/W	<p>シリアルポートブレイクデータ</p> <p>SPB0IO ビット、SCSCR の TE ビットとあわせて、TXD 端子を制御します。ただし、ピンファンクションコントローラ (PFC) で TXD 端子機能を選択しておく必要があります。</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; margin: 10px 0;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">SCSCR の TE ビット 設定値</th> <th style="width: 15%;">SPB0IO ビット 設定値</th> <th style="width: 15%;">SPB0DT ビット 設定値</th> <th style="width: 55%;">TXD 端子状態</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td style="text-align: center;">0</td> <td style="text-align: center;">*</td> <td>SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td style="text-align: center;">1</td> <td style="text-align: center;">0</td> <td>ローレベル出力</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td style="text-align: center;">1</td> <td style="text-align: center;">1</td> <td>ハイレベル出力</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td style="text-align: center;">*</td> <td style="text-align: center;">*</td> <td>シリアルコア論理に従って送信データ出力</td> </tr> </tbody> </table> <p>【注】 * Don't care</p>	SCSCR の TE ビット 設定値	SPB0IO ビット 設定値	SPB0DT ビット 設定値	TXD 端子状態	0	0	*	SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)	0	1	0	ローレベル出力	0	1	1	ハイレベル出力	1	*	*	シリアルコア論理に従って送信データ出力
SCSCR の TE ビット 設定値	SPB0IO ビット 設定値	SPB0DT ビット 設定値	TXD 端子状態																					
0	0	*	SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)																					
0	1	0	ローレベル出力																					
0	1	1	ハイレベル出力																					
1	*	*	シリアルコア論理に従って送信データ出力																					

14.3.9 シリアルディレクションコントロールレジスタ (SCSDCR)

SCSDCR は、DIR ビットにより LSB ファースト/MSB ファーストの選択を行います。シリアル通信モードによらず、8 ビット長の場合のみ LSB ファースト/MSB ファーストの選択が可能です。

ビット :	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	DIR	-	-	-
初期値 :	1	1	1	1	0	0	1	0
R/W :	R	R	R	R	R/W	R	R	R

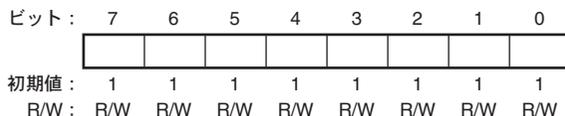
ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~4	-	すべて 1	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。</p>
3	DIR	0	R/W	<p>データトランスファディレクション</p> <p>シリアル/パラレル変換フォーマットを選択します。送信/受信フォーマットが 8 ビットの場合に有効です。</p> <p style="margin-left: 20px;">0 : SCTDR の内容を LSB ファーストで送信 受信データを LSB ファーストとして SCRDR に格納</p> <p style="margin-left: 20px;">1 : SCTDR の内容を MSB ファーストで送信 受信データを MSB ファーストとして SCRDR に格納</p>
2	-	0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
1	-	1	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。</p>
0	-	0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>

14.3.10 ビットレートレジスタ (SCBRR)

SCBRR は、シリアルモードレジスタ (SCSMR) の CKS1、CKS0 ビットで選択されるボーレートジェネレータの動作クロックと合わせて、シリアル送信/受信のビットレートを設定する 8 ビットのレジスタです。

SCBRR は、常に CPU による読み出し/書き込みが可能です。

SCBRR の設定値は以下の計算式で求められます。



[調歩同期式モード]

$$N = \frac{P\phi}{64 \times 2^{2n-1} \times B} \times 10^6 - 1$$

[クロック同期式モード]

$$N = \frac{P\phi}{8 \times 2^{2n-1} \times B} \times 10^6 - 1$$

B: ビットレート (bit/s)

N: ボーレートジェネレータの SCBRR の設定値 (0 ≤ N ≤ 255)

(電気的特性を満足する設定値としてください)

Pφ: 周辺モジュール用動作周波数 (MHz)

n: ボーレートジェネレータ入力クロック (n=0、1、2、3)

(n とクロックの関係は、表 14.3 を参照してください)

表 14.3 SCSMR の設定値

n	クロック	SCSMR の設定値	
		CKS1	CKS0
0	Pφ	0	0
1	Pφ/4	0	1
2	Pφ/16	1	0
3	Pφ/64	1	1

調歩同期式モードのビットレート誤差は、以下の計算式で求められます。

$$\text{誤差 (\%)} = \left\{ \frac{P\phi \times 10^6}{(N+1) \times B \times 64 \times 2^{2n-1}} - 1 \right\} \times 100$$

表 14.4~表 14.6 に調歩同期式モードの SCBRR の設定例を、表 14.7~表 14.9 にクロック同期式モードの SCBRR の設定例を示します。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

表 14.4 ビットレートに対する SCBRR の設定例 (調歩同期式モード) (1)

ビットレート (bit/s)	Pφ (MHz)																	
	10			12			14			16			18			20		
	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)
110	2	177	-0.25	2	212	0.03	2	248	-0.17	3	70	0.03	3	79	-0.12	3	88	-0.25
150	2	129	0.16	2	155	0.16	2	181	0.16	2	207	0.16	2	233	0.16	3	64	0.16
300	2	64	0.16	2	77	0.16	2	90	0.16	2	103	0.16	2	116	0.16	2	129	0.16
600	1	129	0.16	1	155	0.16	1	181	0.16	1	207	0.16	1	233	0.16	2	64	0.16
1200	1	64	0.16	1	77	0.16	1	90	0.16	1	103	0.16	1	116	0.16	1	129	0.16
2400	0	129	0.16	0	155	0.16	0	181	0.16	0	207	0.16	0	233	0.16	1	64	0.16
4800	0	64	0.16	0	77	0.16	0	90	0.16	0	103	0.16	0	116	0.16	0	129	0.16
9600	0	32	-1.36	0	38	0.16	0	45	-0.93	0	51	0.16	0	58	-0.69	0	64	0.16
14400	0	21	-1.36	0	25	0.16	0	29	1.27	0	34	-0.79	0	38	0.16	0	42	0.94
19200	0	15	1.73	0	19	-2.34	0	22	-0.93	0	25	0.16	0	28	1.02	0	32	-1.36
28800	0	10	-1.36	0	12	0.16	0	14	1.27	0	16	2.12	0	19	-2.34	0	21	-1.36
31250	0	9	0.00	0	11	0.00	0	13	0.00	0	15	0.00	0	17	0.00	0	19	0.00
38400	0	7	1.73	0	9	-2.34	0	10	3.57	0	12	0.16	0	14	-2.34	0	15	1.73

表 14.5 ビットレートに対する SCBRR の設定例 (調歩同期式モード) (2)

ビットレート (bit/s)	Pφ (MHz)																	
	22			24			26			28			30			32		
	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)
110	3	97	-0.35	3	106	-0.44	3	114	0.36	3	123	0.23	3	132	0.13	3	141	0.03
150	3	71	-0.54	3	77	0.16	3	84	-0.43	3	90	0.16	3	97	-0.35	3	103	0.16
300	2	142	0.16	2	155	0.16	2	168	0.16	2	181	0.16	2	194	0.16	2	207	0.16
600	2	71	-0.54	2	77	0.16	2	84	-0.43	2	90	0.16	2	97	-0.35	2	103	0.16
1200	1	142	0.16	1	155	0.16	1	168	0.16	1	181	0.16	1	194	0.16	1	207	0.16
2400	1	71	-0.54	1	77	0.16	1	84	-0.43	1	90	0.16	1	97	-0.35	1	103	0.16
4800	0	142	0.16	0	155	0.16	0	168	0.16	0	181	0.16	0	194	0.16	0	207	0.16
9600	0	71	-0.54	0	77	0.16	0	84	-0.43	0	90	0.16	0	97	-0.35	0	103	0.16
14400	0	47	-0.54	0	51	0.16	0	55	0.76	0	60	-0.39	0	64	0.16	0	68	0.64
19200	0	35	-0.54	0	38	0.16	0	41	0.76	0	45	-0.93	0	48	-0.35	0	51	0.16
28800	0	23	-0.54	0	25	0.16	0	27	0.76	0	29	1.27	0	32	-1.36	0	34	-0.79
31250	0	21	0.00	0	23	0.00	0	25	0.00	0	27	0.00	0	29	0.00	0	31	0.00
38400	0	17	-0.54	0	19	-2.34	0	20	0.76	0	22	-0.93	0	23	1.73	0	25	0.16

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

表 14.6 ビットレートに対する SCBRR の設定例 (調歩同期式モード) (3)

ビットレート (bit/s)	Pφ (MHz)											
	34			36			38			40		
	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)	n	N	誤差 (%)
110	3	150	-0.05	3	159	-0.12	3	168	-0.19	3	177	-0.25
150	3	110	-0.29	3	116	0.16	3	123	-0.24	3	129	0.16
300	2	220	0.16	2	233	0.16	2	246	0.16	3	64	0.16
600	2	110	-0.29	2	116	0.16	2	123	-0.24	2	129	0.16
1200	1	220	0.16	1	233	0.16	1	246	0.16	2	64	0.16
2400	1	110	-0.29	1	116	0.16	1	123	-0.24	1	129	0.16
4800	0	220	0.16	0	233	0.16	0	246	0.16	1	64	0.16
9600	0	110	-0.29	0	116	0.16	0	123	-0.24	0	129	0.16
14400	0	73	-0.29	0	77	0.16	0	81	0.57	0	86	-0.22
19200	0	54	0.62	0	58	-0.69	0	61	-0.24	0	64	0.16
28800	0	36	-0.29	0	38	0.16	0	40	0.57	0	42	0.94
31250	0	33	0.00	0	35	0.00	0	37	0.00	0	39	0.00
38400	0	27	-1.18	0	28	1.02	0	30	-0.24	0	32	-1.36

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

表 14.7 ビットレートに対する SCBRR の設定例 (クロック同期式モード) (1)

ビットレート (bit/s)	Pφ (MHz)											
	10		12		14		16		18		20	
	n	N	n	N	n	N	n	N	n	N	n	N
250	3	155	3	187	3	218	3	249				
500	3	77	3	93	3	108	3	124	3	140	3	155
1000	2	155	2	187	2	218	2	249	3	69	3	77
2500	1	249	2	74	2	87	2	99	2	112	2	124
5000	1	124	1	149	1	174	1	199	1	224	1	249
10000	0	249	1	74	1	87	1	99	1	112	1	124
25000	0	99	0	119	0	139	0	159	0	179	0	199
50000	0	49	0	59	0	69	0	79	0	89	0	99
100000	0	24	0	29	0	34	0	39	0	44	0	49
250000	0	9	0	11	0	13	0	15	0	17	0	19
500000	0	4	0	5	0	6	0	7	0	8	0	9
1000000	—	—	0	2	—	—	0	3	—	—	0	4
2500000	0	0*	—	—	—	—	—	—	—	—	0	1
5000000			—	—	—	—	—	—	—	—	0	0*

表 14.8 ビットレートに対する SCBRR の設定例 (クロック同期式モード) (2)

ビットレート (bit/s)	Pφ (MHz)											
	22		24		26		28		30		32	
	n	N	n	N	n	N	n	N	n	N	n	N
250												
500	3	171	3	187	3	202	3	218	3	233	3	249
1000	3	85	3	93	3	101	3	108	3	116	3	124
2500	2	137	2	149	2	162	2	174	2	187	2	199
5000	2	68	2	74	2	80	2	87	2	93	2	99
10000	1	137	1	149	1	162	1	174	1	187	1	199
25000	0	219	0	239	1	64	1	69	1	74	1	79
50000	0	109	0	119	0	129	0	139	0	149	0	159
100000	0	54	0	59	0	64	0	69	0	74	0	79
250000	0	21	0	23	0	25	0	27	0	29	0	31
500000	0	10	0	11	0	12	0	13	0	14	0	15
1000000	—	—	0	5	—	—	0	6	—	—	0	7
2500000	—	—	—	—	—	—	—	—	0	2	—	—
5000000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

表 14.9 ビットレートに対する SCBRR の設定例 (クロック同期式モード) (3)

ビットレート (bit/s)	Pφ (MHz)							
	34		36		38		40	
	n	N	n	N	n	N	n	N
250								
500								
1000	3	132	3	140	3	147	3	155
2500	2	212	2	224	2	237	2	249
5000	2	105	2	112	2	118	2	124
10000	1	212	1	224	1	237	1	249
25000	1	84	1	89	1	94	1	99
50000	0	169	0	179	0	189	0	199
100000	0	84	0	89	0	94	0	99
250000	0	33	0	35	0	37	0	39
500000	0	16	0	17	0	18	0	19
1000000	—	—	0	8	—	—	0	9
2500000	—	—	—	—	—	—	0	3
5000000	—	—	—	—	—	—	0	1

【注】 誤差は、なるべく 1%以内になるように設定してください。

【記号説明】

空欄 : 設定できません。

— : 設定可能ですが誤差がでます。

* : 連続送信/受信はできません。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

表 14.10 にボーレートジェネレータを使用する場合の調歩同期式モードの各周波数における最大ビットレートを示します。また、表 14.11 と表 14.12 に外部クロック入力時の最大ビットレートを示します。

表 14.10 ボーレートジェネレータを使用する場合の各周波数における最大ビットレート (調歩同期式モード)

Pφ (MHz)	最大ビットレート (bit/s)	設定値	
		n	N
10	312500	0	0
12	375000	0	0
14	437500	0	0
16	500000	0	0
18	562500	0	0
20	625000	0	0
22	687500	0	0
24	750000	0	0
26	812500	0	0
28	875000	0	0
30	937500	0	0
32	1000000	0	0
34	1062500	0	0
36	1125000	0	0
38	1187500	0	0
40	1250000	0	0

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

表 14.11 外部クロック入力時の最大ビットレート (調歩同期式モード)

Pφ (MHz)	外部入カクロック (MHz)	最大ビットレート (bit/s)
10	2.5000	156250
12	3.0000	187500
14	3.5000	218750
16	4.0000	250000
18	4.5000	281250
20	5.0000	312500
22	5.5000	343750
24	6.0000	375000
26	6.5000	406250
28	7.0000	437500
30	7.5000	468750
32	8.0000	500000
34	8.5000	531250
36	9.0000	562500
38	9.5000	593750
40	10.0000	625000

表 14.12 外部クロック入力時の最大ビットレート (クロック同期式モード)

Pφ (MHz)	外部入カクロック (MHz)	最大ビットレート (bit/s)
10	1.6667	1666666.7
12	2.0000	2000000.0
14	2.3333	2333333.3
16	2.6667	2666666.7
18	3.0000	3000000.0
20	3.3333	3333333.3
22	3.6667	3666666.7
24	4.0000	4000000.0
26	4.3333	4333333.3
28	4.6667	4666666.7
30	5.0000	5000000.0
32	5.3333	5333333.3
34	5.6667	5666666.7
36	6.0000	6000000.0
38	6.3333	6333333.3
40	6.6667	6666666.7

14.4 動作説明

14.4.1 概要

SCIは、キャラクタ単位で同期をとりながら通信する調歩同期式モードと、クロックパルスにより同期をとりながら通信するクロック同期式モードの2方式で、シリアル通信ができます。

調歩同期式モードと、クロック同期式モードの選択および送信フォーマットの選択は、シリアルモードレジスタ (SCSMR) で行います。これを表 14.13 に示します。また、SCIのクロックソースは、SCSMRのC/Aビットおよびシリアルコントロールレジスタ (SCSCR) のCKE1、CKE0ビットの組み合わせで決まります。これを表 14.14 に示します。

(1) 調歩同期式モード

- データ長：7ビット/8ビットから選択可能
- パリティの付加および1ビット/2ビットのストップビットの付加を選択可能（これらの組み合わせにより送信/受信フォーマット、およびキャラクタ長を決定）
- 受信時にフレーミングエラー、パリティエラー、オーバランエラー、およびブレークの検出が可能
- SCIのクロックソース：内部クロック/外部クロックから選択可能

内部クロックを選択した場合：SCIはボーレートジェネレータのクロックで動作し、ビットレートの16倍の周波数のクロックを出力することが可能

外部クロックを選択した場合：ビットレートの16倍の周波数のクロックを入力することが必要（内蔵ボーレートジェネレータを使用しない）

(2) クロック同期式モード

- 送信/受信フォーマット：8ビットデータ固定
- 受信時にオーバランエラーの検出可能
- SCIのクロックソース：内部クロック/外部クロックから選択可能

内部クロックを選択した場合：SCIはボーレートジェネレータのクロックで動作し、同期クロックを外部へ出力

外部クロックを選択した場合：内部ボーレートジェネレータを使用せず、入力された同期クロックで動作

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

表 14.13 SCSMR の設定値とシリアル送信/受信フォーマット

SCSMR の設定値				モード	SCI の送信/受信フォーマット		
ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 3		データ長	パリティビット	ストップビット長
C/A	CHR	PE	STOP				
0	0	0	0	調歩同期式モード	8 ビットデータ	なし	1 ビット
			1				2 ビット
		1	0				1 ビット
			1				2 ビット
	1	0	0		7 ビットデータ	なし	1 ビット
			1				2 ビット
		1	0				1 ビット
			1				2 ビット
1	x	x	x	クロック同期式モード	8 ビットデータ	なし	なし

【記号説明】 x : Don't care

表 14.14 SCSMR、SCSCR の設定と SCI のクロックソースの選択

SCSMR	SCSCR の設定値		モード	クロックソース	SCK 端子の機能
ビット 7	ビット 1	ビット 0			
C/A	CKE1	CKE0			
0	0	0	調歩同期式モード	内部	SCI は SCK 端子を使用しません
		1			ビットレートの 16 倍の周波数のクロックを出力
	1	0		外部	ビットレートの 16 倍の周波数のクロックを入力
		1			
1	0	0	クロック同期式モード	内部	同期クロックを出力
		1			
	1	0		外部	同期クロックを入力
		1			

14.4.2 調歩同期式モード時の動作

調歩同期式モードは、通信開始を意味するスタートビットと通信終了を意味するストップビットとをデータに付加したキャラクタを送信／受信し、1キャラクタ単位で同期をとりながらシリアル通信を行うモードです。

SCI 内部では、送信部と受信部は独立していますので、全二重通信を行うことができます。また、送信部と受信部がともにダブルバッファ構造になっていますので、送信／受信中にデータの読み出し／書き込みができるので、連続送信／受信が可能です。

調歩同期式シリアル通信の一般的なフォーマットを図 14.2 に示します。

調歩同期式シリアル通信では、通信回線は通常、マーク状態（ハイレベル）に保たれています。SCI は通信回線を監視し、スペース（ローレベル）になったところをスタートビットとみなしてシリアル通信を開始します。

シリアル通信の1キャラクタは、スタートビット（ローレベル）から始まり、データ（LSB ファースト：最下位ビットから）、パリティビット（ハイ／ローレベル）、最後にストップビット（ハイレベル）の順で構成されています。

調歩同期式モードでは、SCI は受信時にスタートビットの立ち下がりエッジで同期化を行います。また SCI は、データを1ビット期間の16倍の周波数のクロックの8番目でサンプリングしますので、各ビットの中央で通信データが取り込まれます。

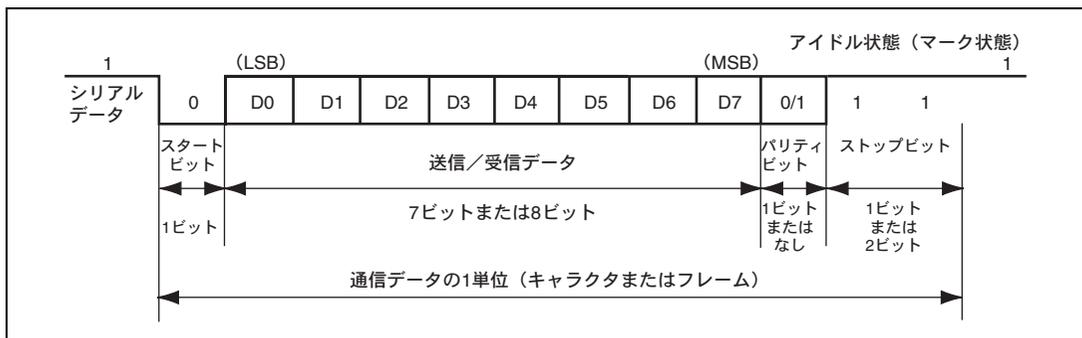


図 14.2 調歩同期式通信のデータフォーマット
(8ビットデータ/パリティあり/2ストップビットの例)

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

(1) 送信/受信フォーマット

調歩同期式モードで設定できる送信/受信フォーマットを、表 14.15 に示します。

送信/受信フォーマットは 12 種類あり、シリアルモードレジスタ (SCSMR) の設定により選択できます。

表 14.15 シリアル送信/受信フォーマット (調歩同期式モード)

SCSMRの設定				シリアル送信/受信フォーマットとフレーム長												
CHR	PE	MP	STOP	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	
0	0	0	0	S	8ビットデータ								STOP			
0	0	0	1	S	8ビットデータ								STOP	STOP		
0	1	0	0	S	8ビットデータ								P	STOP		
0	1	0	1	S	8ビットデータ								P	STOP	STOP	
1	0	0	0	S	7ビットデータ							STOP				
1	0	0	1	S	7ビットデータ							STOP	STOP			
1	1	0	0	S	7ビットデータ							P	STOP			
1	1	0	1	S	7ビットデータ							P	STOP	STOP		
0	x	1	0	S	8ビットデータ								MPB	STOP		
0	x	1	1	S	8ビットデータ								MPB	STOP	STOP	
1	x	1	0	S	7ビットデータ							MPB	STOP			
1	x	1	1	S	7ビットデータ							MPB	STOP	STOP		

【記号説明】

S : スタートビット

STOP : ストップビット

P : パリティビット

MPB : マルチプロセッサビット

x : Don't care

(2) クロック

SCIの送受信クロックは、SCSMRの C/\bar{A} ビットとシリアルコントロールレジスタ (SCSCR)のCKE1、CKE0ビットの設定により、内蔵ポーレートジェネレータの生成した内部クロックまたは、SCK端子から入力された外部クロックの2種類から選択できます。SCIのクロックソースの選択については表 14.14を参照してください。

外部クロックをSCK端子に入力する場合には、使用するビットレートの16倍の周波数のクロックを入力してください。

内部クロックで動作させるとき、SCK端子からクロックを出力することができます。このとき出力されるクロックの周波数はビットレートの16倍です。

(3) データの送信/受信動作

• SCIの初期化 (調歩同期式モード)

データの送信/受信前には、まずSCSCRのTEビット、およびREビットを0にクリアした後、以下の順でSCIを初期化してください。

動作モードの変更、通信フォーマットの変更などの場合には必ず、TEビットおよびREビットを0にクリアしてから次の手順で変更を行ってください。TEビットを0にクリアするとTDREフラグは、1にセットされ、トランスミットシフトレジスタ (SCTSR)が初期化されます。REビットを0にクリアしても、RDRF、PER、FER、ORERの各フラグ、およびレシープデータレジスタ (SCRDR)の内容は保持されますので注意してください。

外部クロックを使用している場合には、動作が不確実になりますので初期化を含めた動作中にクロックを止めないでください。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

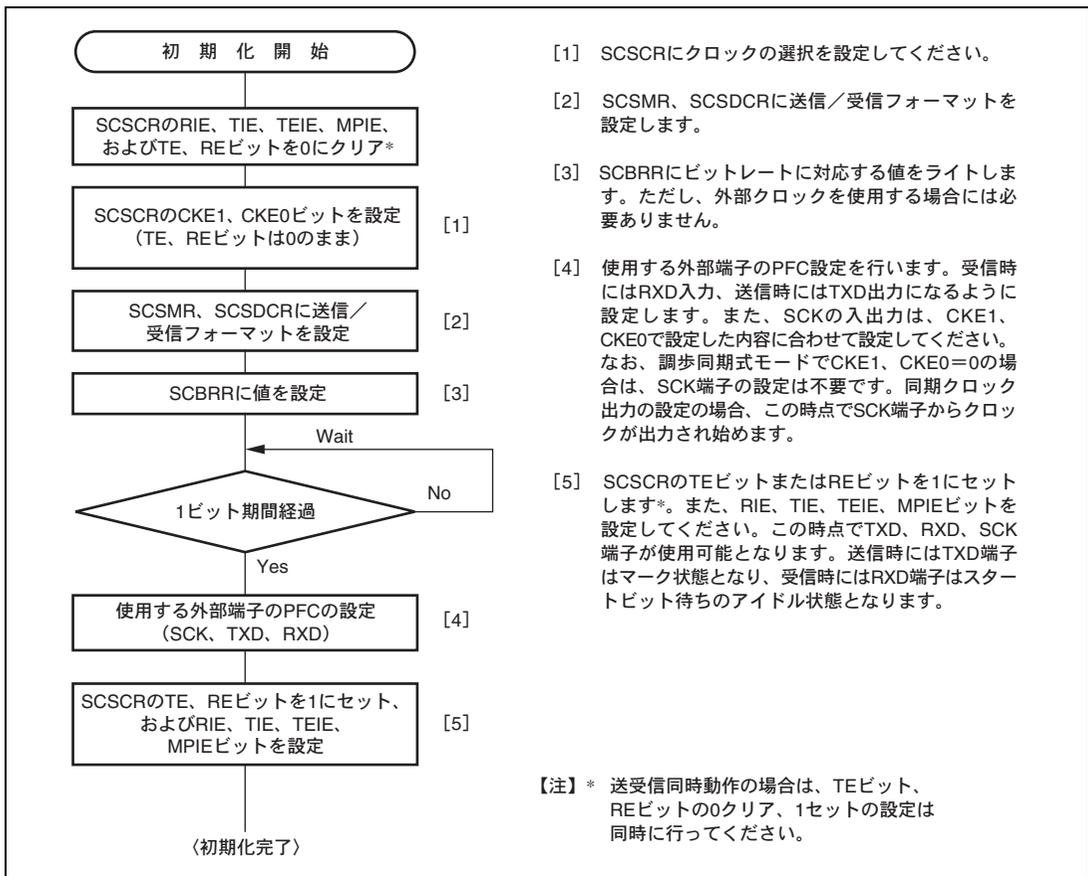
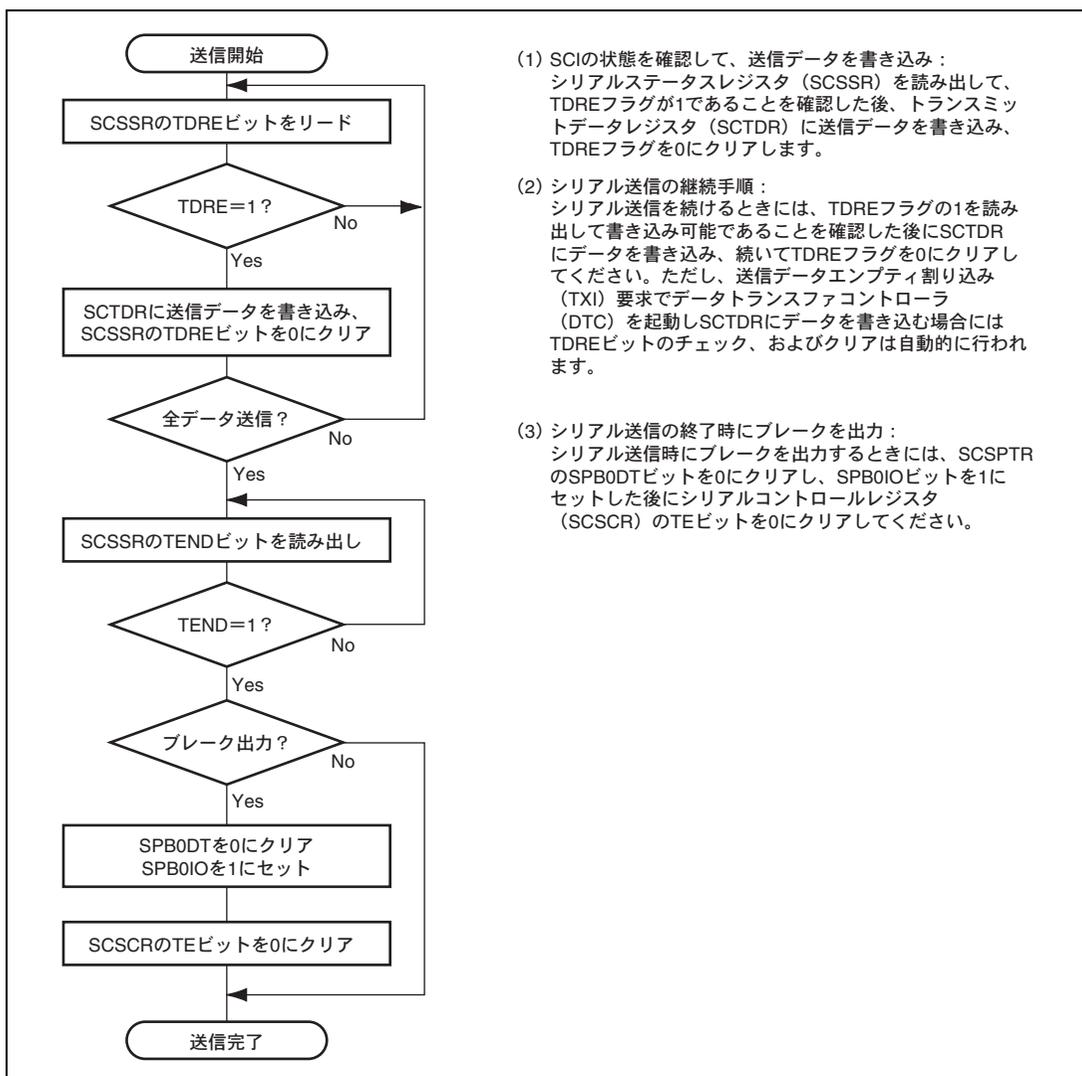


図 14.3 SCI の初期化フローチャートの例

• シリアルデータ送信（調歩同期モード）

図 14.4 にシリアル送信のフローチャートの例を示します。

シリアルデータ送信は、SCI を送信動作可能状態に設定した後、以下の手順に従って行ってください。



- (1) SCIの状態を確認して、送信データを書き込み：
シリアルステータスレジスタ（SCSSR）を読み出して、TDREフラグが1であることを確認した後、トランスミットデータレジスタ（SCTDR）に送信データを書き込み、TDREフラグを0にクリアします。
- (2) シリアル送信の継続手順：
シリアル送信を続けるときには、TDREフラグの1を読み出して書き込み可能であることを確認した後SCTDRにデータを書き込み、続いてTDREフラグを0にクリアしてください。ただし、送信データエンプティ割り込み（TXI）要求でデータトランスファコントローラ（DTC）を起動しSCTDRにデータを書き込む場合にはTDREビットのチェック、およびクリアは自動的に行われます。
- (3) シリアル送信の終了時にブレイクを出力：
シリアル送信時にブレイクを出力するときには、SCSPTRのSPB0DTビットを0にクリアし、SPB0IOビットを1にセットした後にシリアルコントロールレジスタ（SCSSR）のTEビットを0にクリアしてください。

図 14.4 シリアル送信のフローチャートの例

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

SCIはシリアル送信時に以下のように動作します。

- SCIは、シリアルステータスレジスタ (SCSSR) のTDREフラグを監視し、0であるとトランスミットデータレジスタ (SCTDR) にデータが書き込まれたと認識し、SCTDRからトランスミットシフトレジスタ (SCTSR) にデータを転送します。
- SCTDRからSCTSRへデータを転送した後にTDREフラグを1にセットし、送信を開始します。
このとき、シリアルコントロールレジスタ (SCSCR) のTIEビットが1にセットされていると送信データエンプティ割り込み (TXI) 要求が発生します。

シリアル送信データは、以下の順に TXD 端子から送り出されます。

- スタートビット：1ビットの0が出力されます。
 - 送信データ：8ビット、または7ビットのデータがLSBから順に出力されます。
 - パリティビットまたはマルチプロセッサビット：1ビットのパリティビット（偶数パリティ、または奇数パリティ）、または1ビットのマルチプロセッサビットが出力されます。
なお、パリティビット、またはマルチプロセッサビットを出力しないフォーマットも選択できます。
 - ストップビット：1ビットまたは2ビットの1（ストップビット）が出力されます。
 - マーク状態：次の送信を開始するスタートビットを送り出すまで1を出力し続けます。
- SCIは、ストップビットを送出するタイミングでTDREフラグをチェックします。

TDREフラグが0であるとSCTDRからSCTSRにデータを転送し、ストップビットを送り出した後、次フレームのシリアル送信を開始します。

TDREフラグが1であるとシリアルステータスレジスタ (SCSSR) のTENDフラグに1をセットし、ストップビットを送り出した後、1を出力するマーク状態になります。このときSCSCRのTEIEビットが1にセットされているとTEI要求が発生します。

調歩同期式モードでの送信時の動作例を図 14.5 に示します。

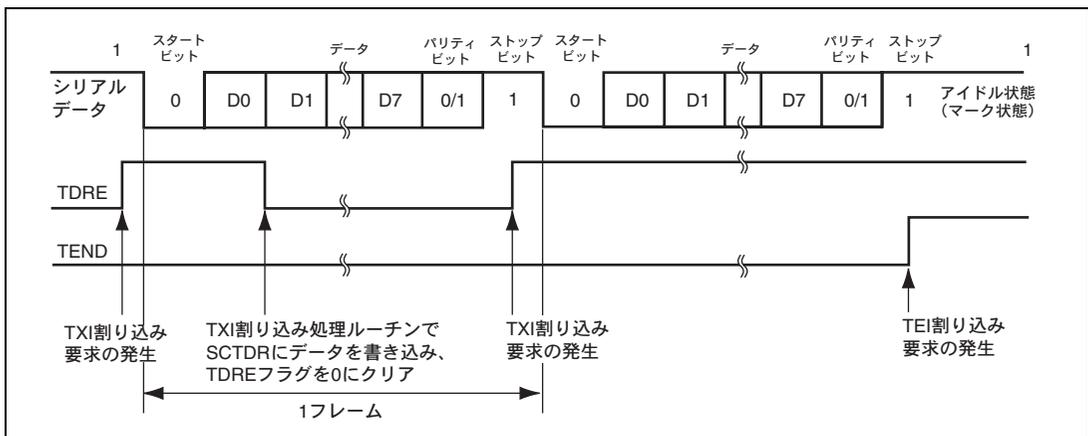


図 14.5 調歩同期式モードでの送信時の動作例
(8ビットデータ/パリティあり/1ストップビットの例)

● シリアルデータ受信（調歩同期モード）

図 14.6、図 14.7 にシリアル受信フローチャートの例を示します。

シリアルデータ受信は、SCI を受信動作可能状態に設定した後、以下の手順に従って行ってください。

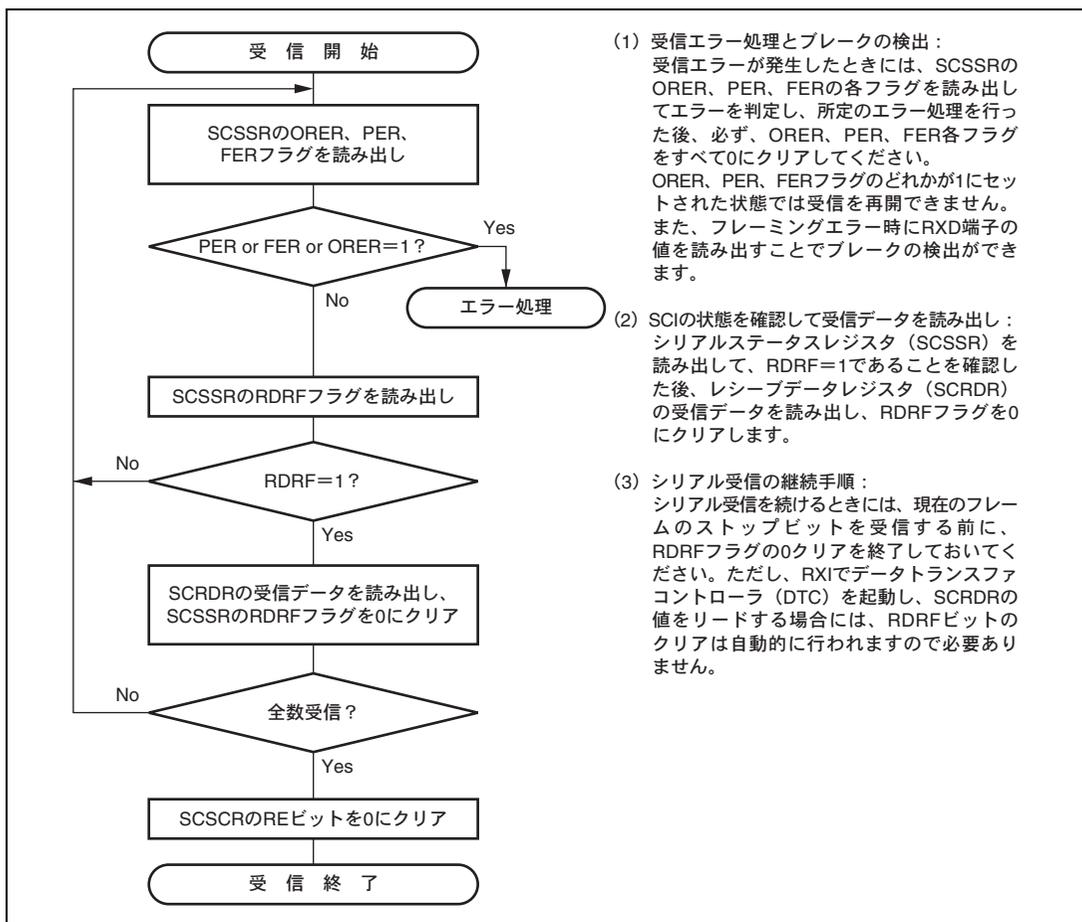


図 14.6 シリアル受信のフローチャートの例（1）

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

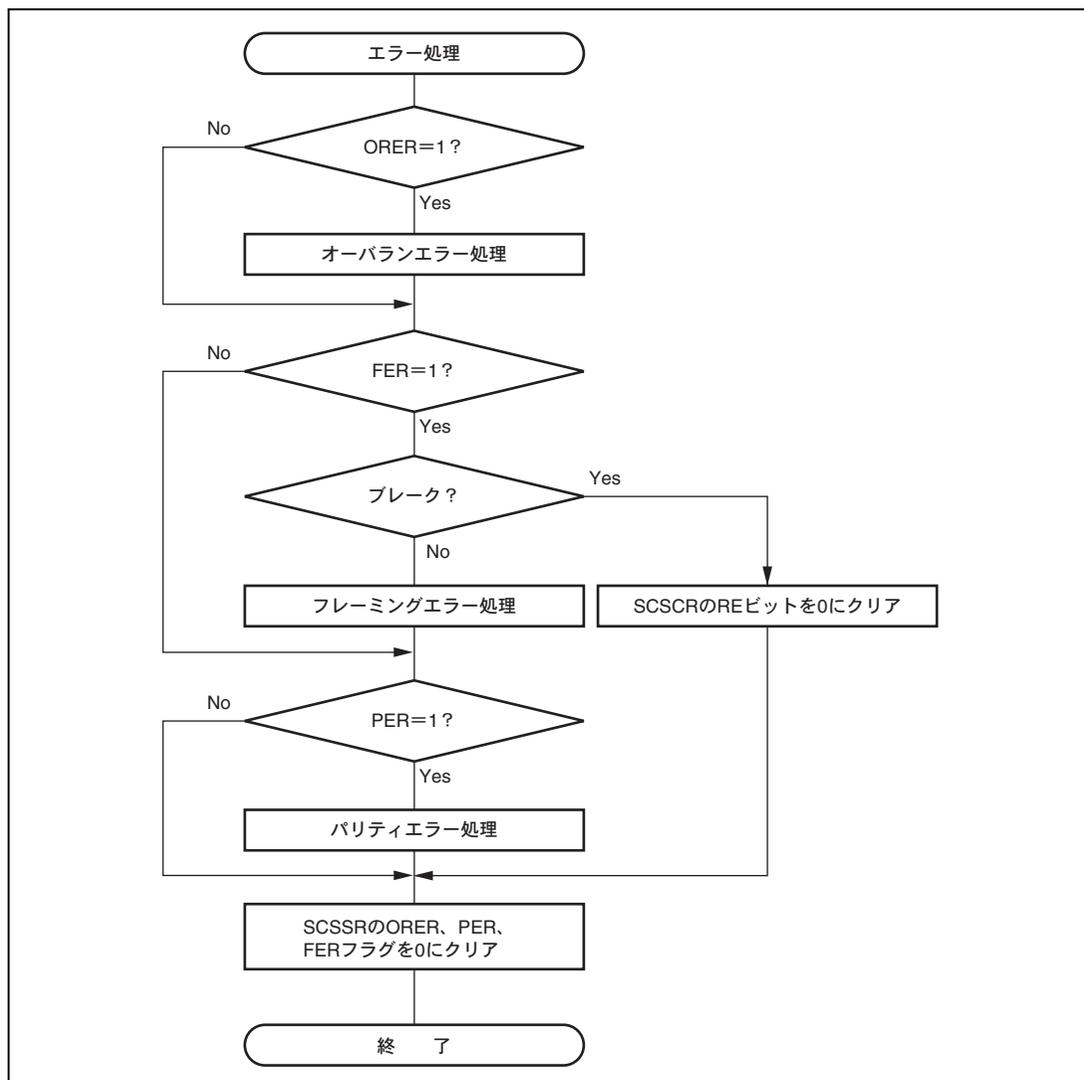


図 14.7 シリアル受信のフローチャートの例 (2)

SCIは受信時に以下のように動作します。

1. SCIは通信回線を監視し、スタートビットの0を検出すると内部を同期化し、受信を開始します。
2. 受信したデータをSCSSRのLSBからMSBの順に格納します。
3. パリティビット、およびストップビットを受信します。

受信後、SCI は以下のチェックを行います。

- (a) パリティチェック：受信データの1の数をチェックし、これがシリアルモードレジスタ (SCSMR) の O/E ビットで設定した偶数/奇数パリティになっているかをチェックします。
- (b) ストップビットチェック：ストップビットが1であるかをチェックします。
ただし、2ストップビットの場合、1ビット目のストップビットのみをチェックします。
- (c) ステータスチェック：RDRF フラグが0であり、受信データをレシーブシフトレジスタ (SCRSR) から SCRDR に転送できる状態であるかをチェックします。

以上のチェックがすべてパスしたとき、RDRF フラグが1にセットされ、SCRDR に受信データが格納されます。エラーチェックで受信エラーを発生すると表 14.16 のように動作します。

【注】 受信エラーが発生した状態では、以後の受信動作ができません。

また、受信時に RDRF フラグが1にセットされませんので、必ずエラーフラグを0にクリアしてください。

- 4. RDRFフラグが1になったとき、SCSPTRのEIOビットが0に、SCSCRのRIEビットが1にセットされていると受信データフル割り込み (RXI) 要求を発生します。
また、ORER、PER、FERフラグのどれかが1になったとき、SCSCRのRIEビットが1にセットされていると受信エラー割り込み (ERI) 要求を発生します。

表 14.16 受信エラーと発生条件

受信エラー名	略称	発生条件	データ転送
オーバランエラー	ORER	SCRSR の RDRF フラグが1にセットされたまま次のデータ受信を完了したとき	SCRSR から SCRDR に受信データは転送されません
フレーミングエラー	FER	ストップビットが0のとき	SCRSR から SCRDR に受信データが転送されず
パリティエラー	PER	SCSMR で設定した偶数/奇数パリティの設定と受信したデータが異なるとき	SCRSR から SCRDR に受信データが転送されず

調歩同期式モード受信時の動作例を図 14.8 に示します。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

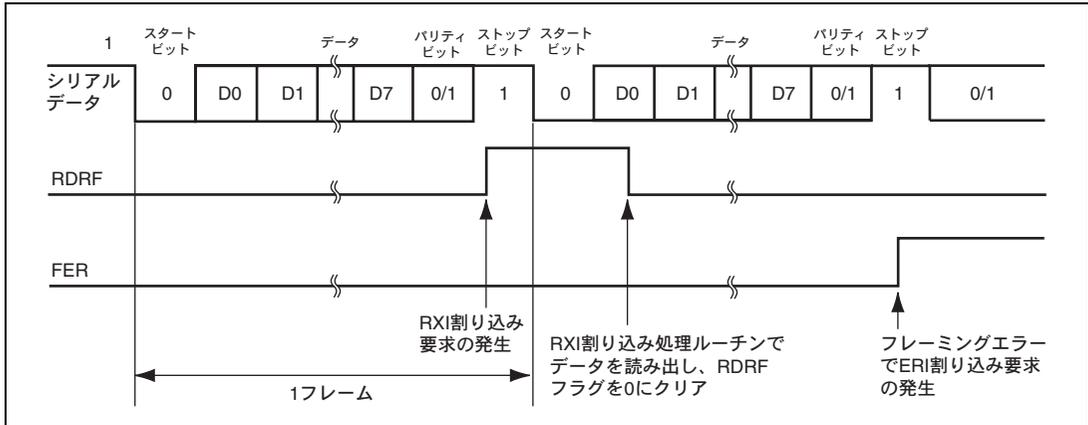


図 14.8 SCI の受信時の動作例
(8 ビットデータ/パリティあり/1 ストップビットの例)

14.4.3 クロック同期式モード時の動作

クロック同期式モードは、クロックパルスに同期してデータを送信/受信するモードで、高速シリアル通信に適しています。

SCI 内部では、送信部と受信部は独立していますので、クロックを共有することで全二重通信ができます。

また、送信部と受信部がともにダブルバッファ構造になっていますので送信/受信中にデータの読み出し/書き込みができ、連続送信/受信が可能です。

クロック同期式シリアル通信の一般的なフォーマットを図 14.9 に示します。

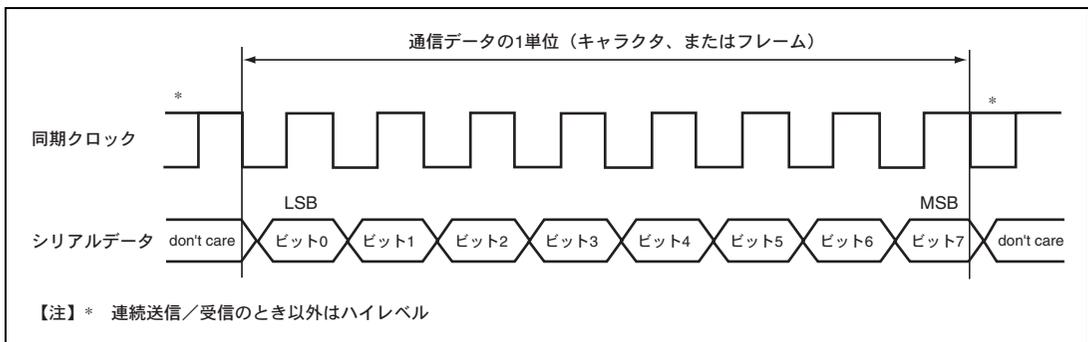


図 14.9 クロック同期式通信のデータフォーマット

クロック同期式シリアル通信では、通信回線のデータは同期クロックの立ち上がりから次の立ち上がりまで出力されます。また、同期クロックの立ち上がりでデータの確定が保証されます。

シリアル通信の 1 キャラクタは、データの LSB から始まり最後に MSB が出力されます。MSB 出力後の通信回線の状態は MSB の状態を保ちます。

クロック同期式モードでは、SCI は同期クロックの立ち上がり同期してデータを受信します。

(1) 送信/受信フォーマット

8ビットデータ固定です。

パリティビットの付加はできません。

(2) クロック

SCSMR の C/\bar{A} ビットと SCSCR の CKE1、CKE0 ビットの設定により内蔵ボーレートジェネレータの生成した内部クロック、または、SCK 端子から入力された外部同期クロックの2種類から選択できます。SCIのクロックソースの選択については表 14.14 を参照してください。

内部クロックで動作させるとき、SCK 端子から同期クロックが出力されます。

同期クロックは1キャラクタの送受信で8パルス出力され、送信/受信を行わないときにはハイレベルに固定されます。ただし、受信動作のみの場合は、オーバランエラーが発生するか、RE ビットを0にクリアするまで同期クロックは出力されます。nキャラクタ数の受信動作を行いたいときは、クロックソースを外部クロックにしてください。内部クロックを使用するときは、RE=1 かつ TE=1 としてから、nキャラクタ数のダミーデータ送信と同時にnキャラクタ数の受信を行うという手順でしてください。

(3) データの送信/受信動作

• SCIの初期化 (クロック同期モード)

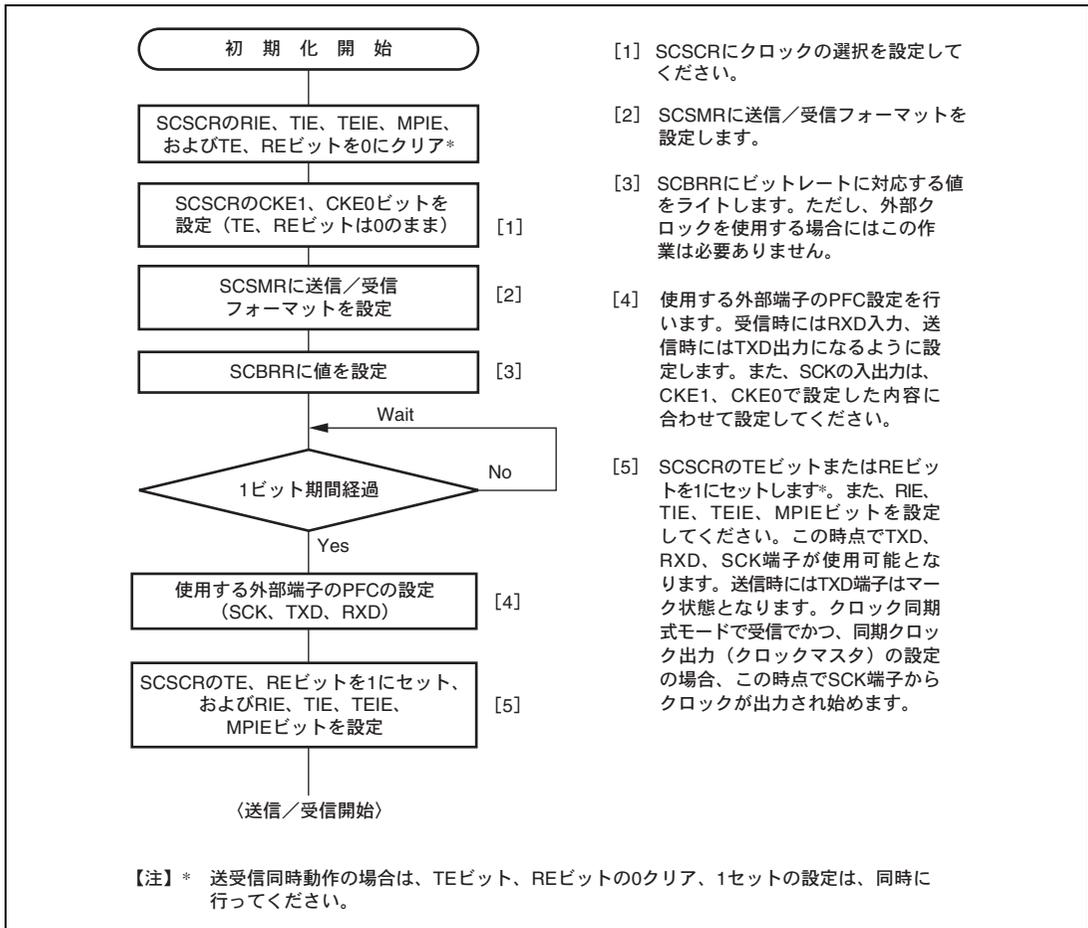
データの送信/受信前にシリアルコントロールレジスタ (SCSCR) の TE、および RE ビットを0にクリアした後、以下の手順で SCI を初期化してください。

モードの変更、通信フォーマットの変更などの場合には必ず、TE、および RE ビットを0にクリアしてから下記手順で変更してください。TE ビットを0にクリアすると TDRE フラグは1にセットされ、トランスミットシフトレジスタ (SCTSR) が初期化されます。

RE ビットを0にクリアしても RDRF、PER、FER、ORER の各フラグ、およびレシーブデータレジスタ (SCRDR) の内容は保持されますので注意してください。

図 14.10 に SCI の初期化フローチャートの例を示します。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)



- [1] SCSCRにクロックの選択を設定してください。
- [2] SCSMRに送信/受信フォーマットを設定します。
- [3] SCBRRにビットレートに対応する値をライトします。ただし、外部クロックを使用する場合にはこの作業は必要ありません。
- [4] 使用する外部端子のPFC設定を行います。受信時にはRXD入力、送信時にはTXD出力になるように設定します。また、SCKの入出力は、CKE1、CKE0で設定した内容に合わせて設定してください。
- [5] SCSCRのTEビットまたはREビットを1にセットします*。また、RIE、TIE、TEIE、MPIEビットを設定してください。この時点でTXD、RXD、SCK端子が使用可能となります。送信時にはTXD端子はマーク状態となります。クロック同期モードで受信でかつ、同期クロック出力(クロックマスタ)の設定の場合、この時点でSCK端子からクロックが出力され始めます。

図 14.10 SCI の初期化フローチャートの例

- シリアルデータ送信 (クロック同期式モード)

図 14.11 にシリアル送信のフローチャートの例を示します。

シリアルデータ送信は、SCI を送信動作可能状態に設定した後、以下の手順で行ってください。

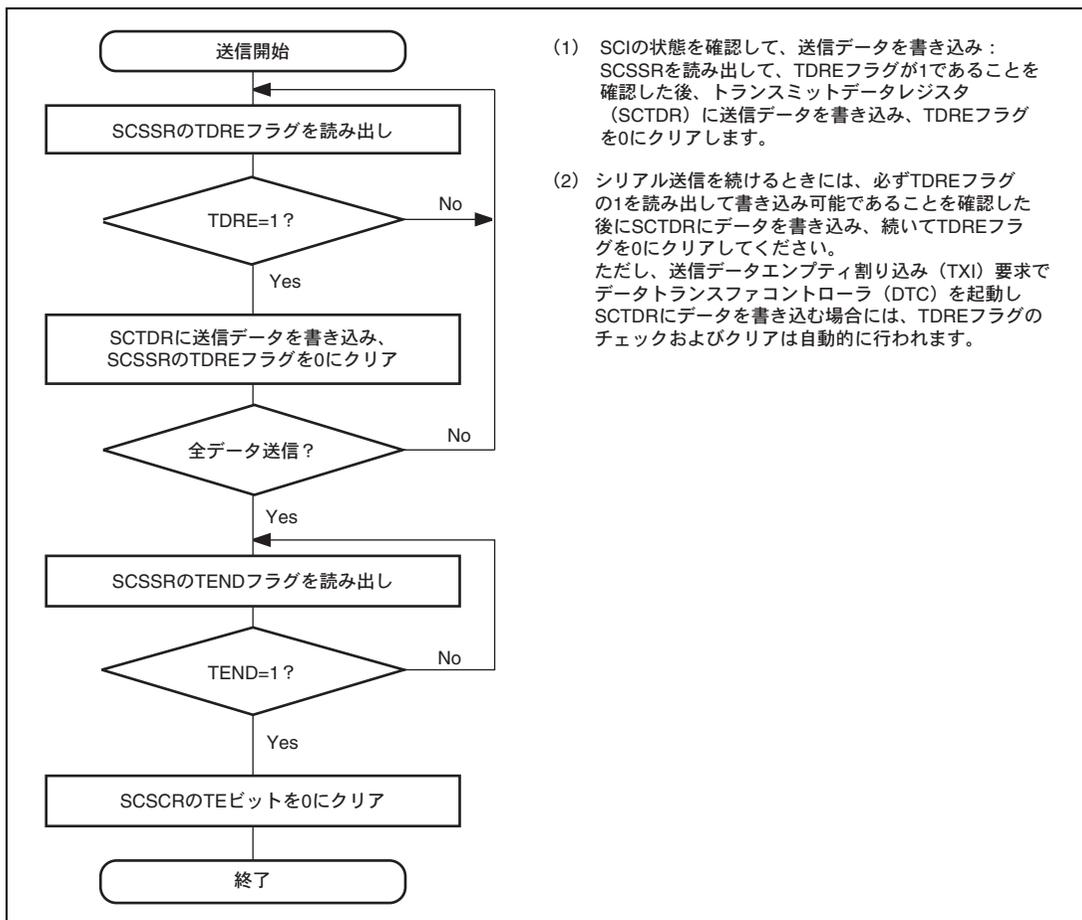


図 14.11 シリアル送信のフローチャートの例

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

SCIはシリアル送信時に以下のように動作します。

1. SCIは、シリアルステータスレジスタ (SCSSR) のTDREフラグを監視し、0であるとトランスミットデータレジスタ (SCTDR) にデータが書き込まれたと認識し、SCTDRからトランスミットシフトレジスタ (SCTSR) にデータを転送します。
2. SCTDRからSCTSRへデータを転送した後にTDREフラグを1にセットし、送信を開始します。
このとき、シリアルコントロールレジスタ (SCSCR) の送信データエンプティ割り込みイネーブルビット (TIE) が1にセットされていると送信データエンプティ割り込み (TXI) 要求が発生します。
クロック出力モードに設定したときには、SCIは同期クロックを8パルス出力します。
外部クロックに設定したときには、入力クロックに同期してデータを出力します。
シリアル送信データは、LSB (ビット0) ~MSB (ビット7) の順にTXD端子から送り出されます。
3. SCIは、MSB (ビット7) を送り出すタイミングでTDREフラグをチェックします。
TDREフラグが0であるとSCTDRからSCTSRにデータを転送し、次フレームのシリアル送信を開始します。
TDREフラグが1であるとシリアルステータスレジスタ (SCSSR) のTENDフラグを1にセットし、MSB (ビット7) を送り出した後、トランスミットデータ端子 (TXD端子) は状態を保持します。
このときSCSCRの送信終了割り込みイネーブルビット (TEIE) が1にセットされていると送信終了割り込み要求 (TEI) を発生します。
4. シリアル送信終了後は、SCK端子はハイレベル固定になります。

図 14.12 に SCI の送信時の動作例を示します。

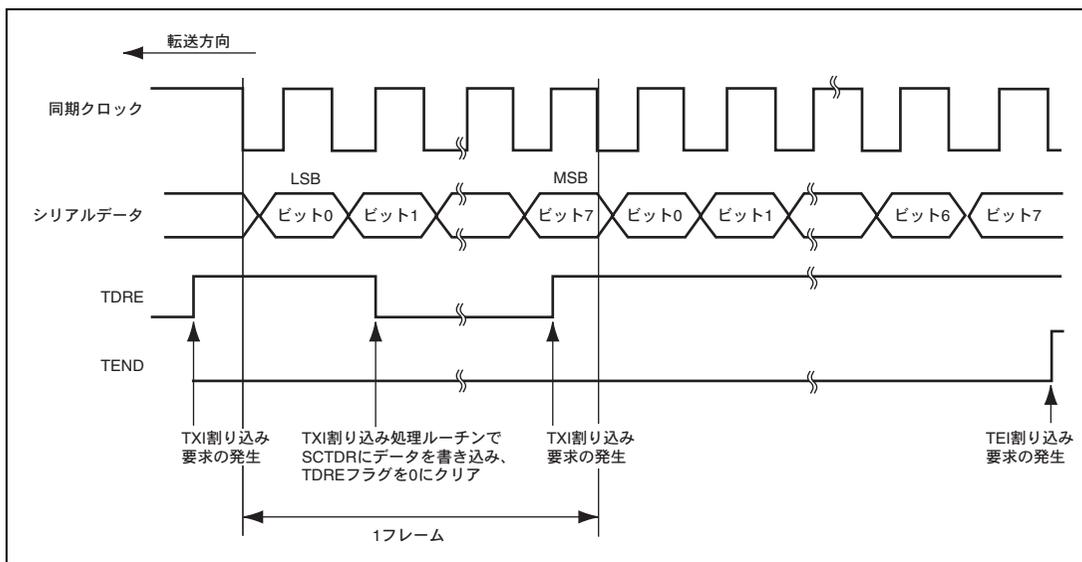


図 14.12 SCI の送信時の動作例

• シリアルデータ受信 (クロック同期式モード)

図 14.13、図 14.14 にシリアル受信のフローチャートの例を示します。

シリアルデータ受信は、SCIを受信動作可能状態に設定した後、以下の手順に従って行ってください。

動作モードを調歩同期式モードからクロック同期式モードに切り替える際には、必ず、ORER、PER、FERの各フラグが0にクリアされていることを確認してください。

FER、PERフラグが1にセットされているとRDRFフラグがセットされません。また、受信動作が行えません。

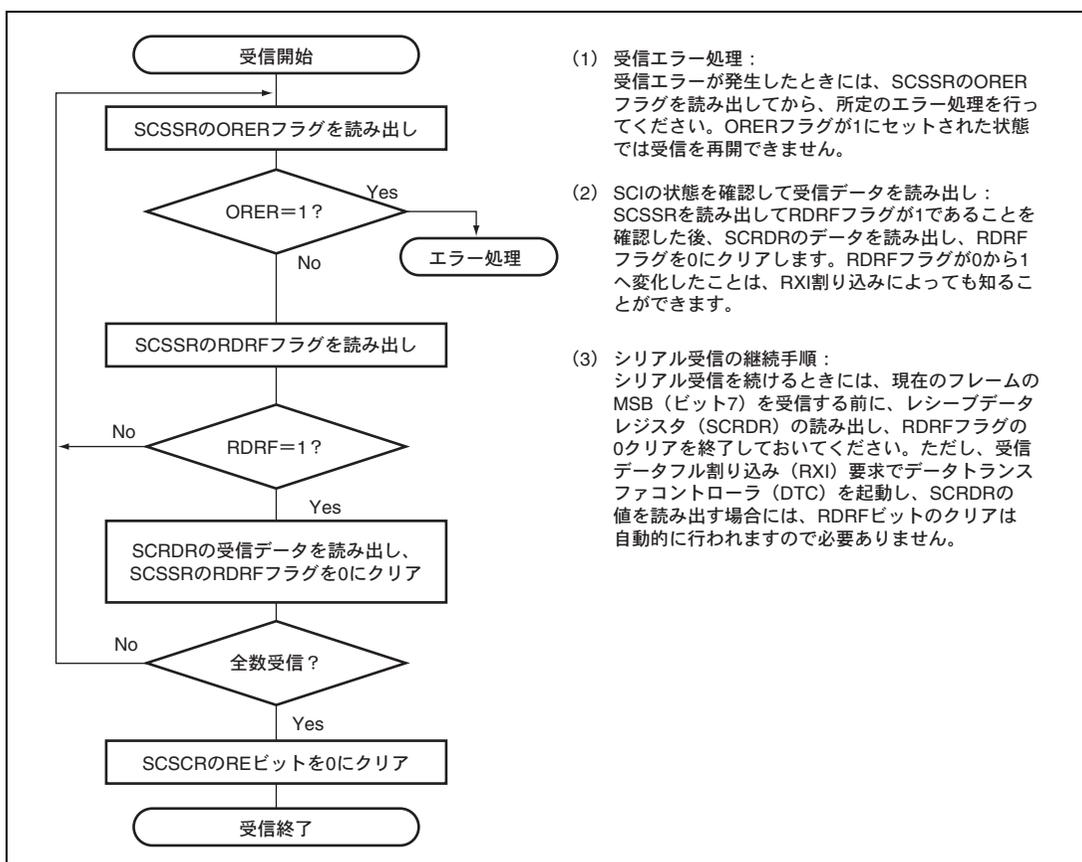


図 14.13 シリアルデータ受信フローチャートの例 (1)

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

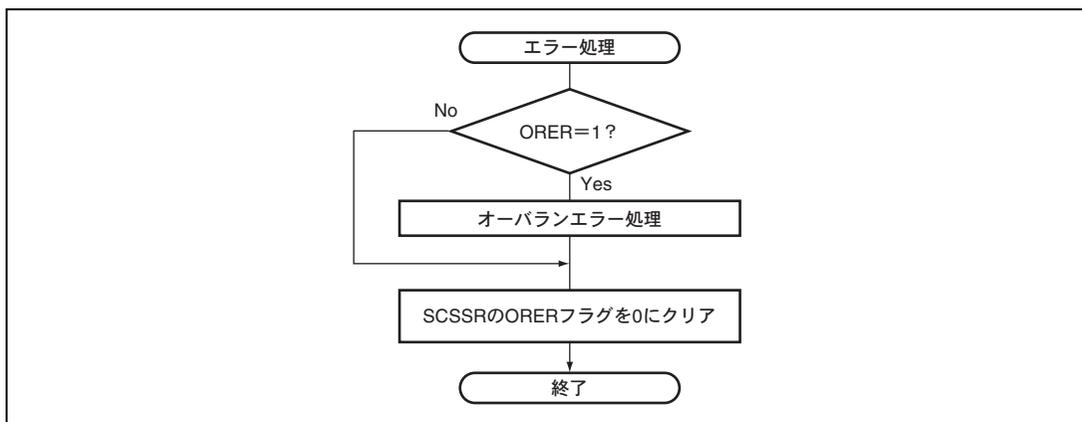


図 14.14 シリアルデータ受信フローチャートの例 (2)

SCIは受信時に以下のように動作します。

1. SCIは同期クロックの入力または出力に同期して受信を開始します。
2. 受信したデータをレシーブシフトレジスタ (SCRSR) のLSBからMSBの順に格納します。
受信後、SCIはRDRFフラグが0であり、受信データをSCRSRからレシーブデータレジスタ (SCRDR) に転送できる状態であるかをチェックします。
このチェックがパスしたときRDRFフラグが1にセットされ、SCRDRに受信データが格納されます。
エラーチェックで受信エラーが発生すると表14.16のように動作し、この状態では以後の送信、受信動作ができません。
また、受信時にRDRFフラグが1にセットされませんので、必ずフラグを0にクリアしてください。
3. RDRFフラグが1になったとき、シリアルコントロールレジスタ (SCSCR) のRIEビットが1にセットされていると受信データフル割り込み (RXI) 要求が発生します。
また、ORERフラグが1になったとき、SCSCRのRIEビットが1にセットされていると受信エラー割り込み (ERI) 要求が発生します。

図 14.15 に SCI の受信時の動作例を示します。

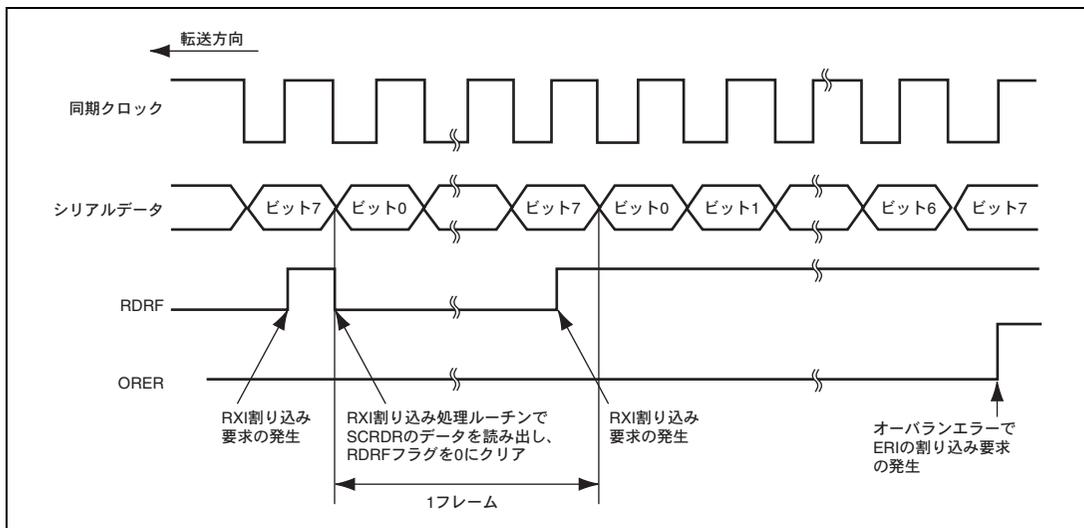


図 14.15 SCI の受信時の動作例

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

● シリアルデータ送受信同時動作 (クロック同期式モード)

図 14.16 にシリアル送受信同時動作のフローチャートの例を示します。

シリアルデータ送受信同時動作は、SCI を送受信動作可能状態に設定した後、以下の手順に従って行ってください。

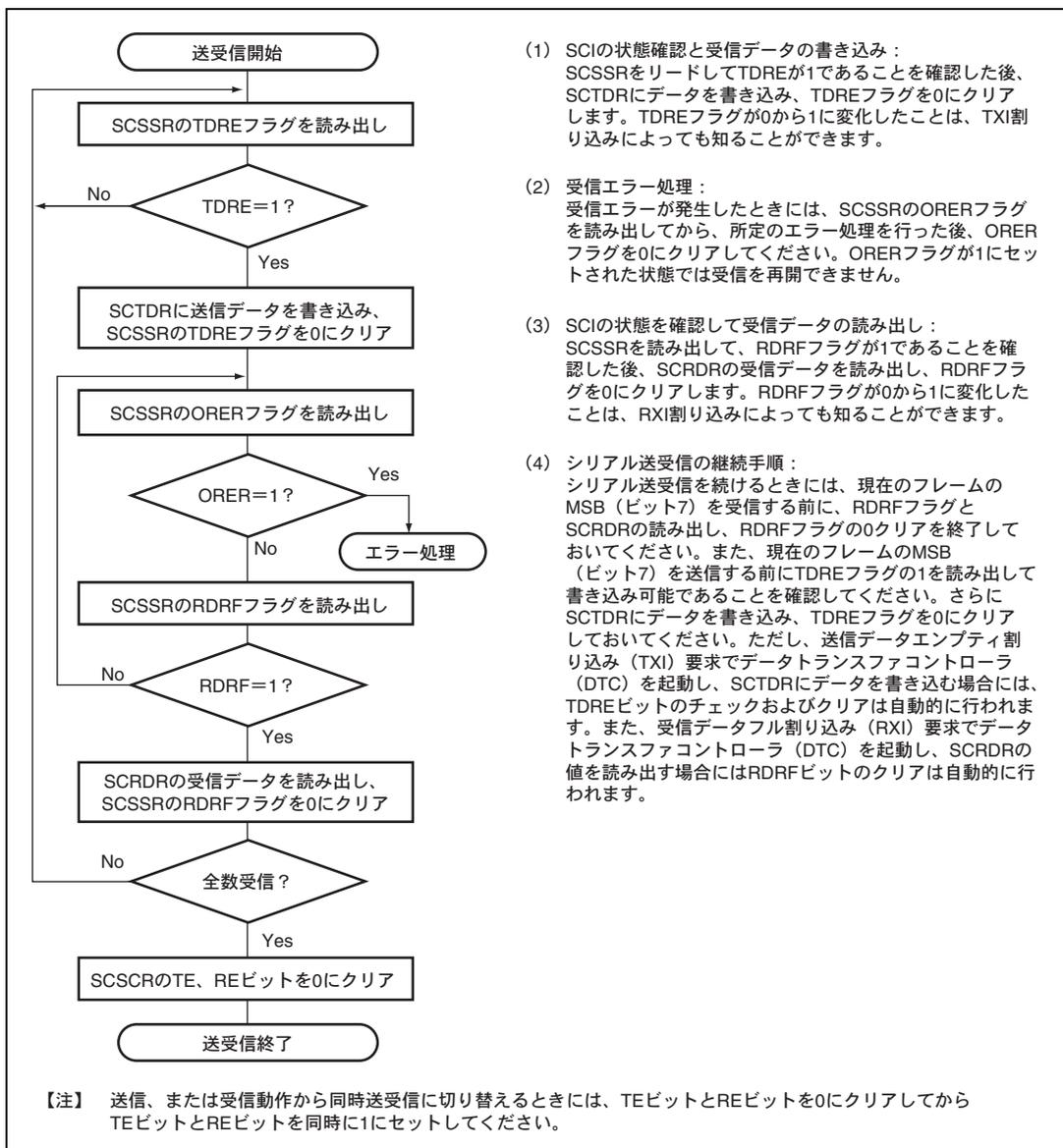


図 14.16 シリアルデータ送受信フローチャートの例

14.4.4 マルチプロセッサ通信機能

マルチプロセッサ通信機能を使用すると、マルチプロセッサビットを付加した調歩同期式シリアル通信により複数のプロセッサ間で通信回線を共有してデータの送受信を行うことができます。マルチプロセッサ通信では受信局におおの固有の ID コードを割り付けます。シリアル通信サイクルは、受信局を指定する ID 送信サイクルと指定された受信局に対するデータ送信サイクルで構成されます。ID 送信サイクルとデータ送信サイクルの区別はマルチプロセッサビットで行います。マルチプロセッサビットが 1 のとき ID 送信サイクル、0 のときデータ送信サイクルとなります。図 14.17 にマルチプロセッサフォーマットを使用したプロセッサ間通信の例を示します。送信局は、まず受信局の ID コードにマルチプロセッサビット 1 を付加した通信データを送信します。続いて、送信データにマルチプロセッサビット 0 を付加した通信データを送信します。受信局は、マルチプロセッサビットが 1 の通信データを受信すると自局の ID と比較し、一致した場合は続いて送信される通信データを受信します。一致しなかった場合は再びマルチプロセッサビットが 1 の通信データを受信するまで通信データを読みとばします。

SCIはこの機能をサポートするため、SCSCR に MPIE ビットが設けてあります。MPIE を 1 にセットすると、マルチプロセッサビットが 1 のデータを受け取るまで SCRSR から SCRDR への受信データの転送、および受信エラーの検出と SCSSR の RDRF、FER、OER の各ステータスフラグのセットを禁止します。マルチプロセッサビットが 1 の受信キャラクタを受け取ると、SCSSR の MPBR が 1 にセットされるとともに MPIE が自動的にクリアされて通常の受信動作に戻ります。このとき SCSCR の RIE がセットされていると RXI 割り込みを発生します。

マルチプロセッサフォーマットを指定した場合は、パリティビットの指定は無効です。それ以外は通常の調歩同期式モードと変わりません。マルチプロセッサ通信を行うときのクロックも通常の調歩同期式モードと同一です。

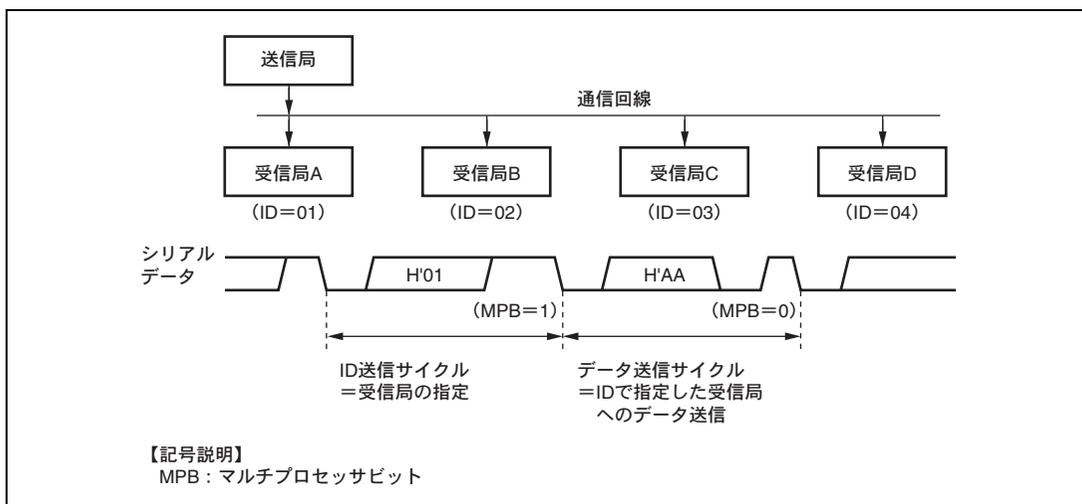


図 14.17 マルチプロセッサフォーマットを使用した通信例（受信局 A へのデータ H'AA の送信の例）

14.4.5 マルチプロセッサシリアルデータ送信

図 14.18 にマルチプロセッサデータ処理のフローチャートの例を示します。ID 送信サイクルでは SCSSR の MPBT を 1 にセットして送信してください。実際に ID が送信されるまで MPBT を 1 に保持してください。データ送信サイクルでは SCSSR の MPBT を 0 にクリアして送信してください。その他の動作は調歩同期式モードの動作と同じです。

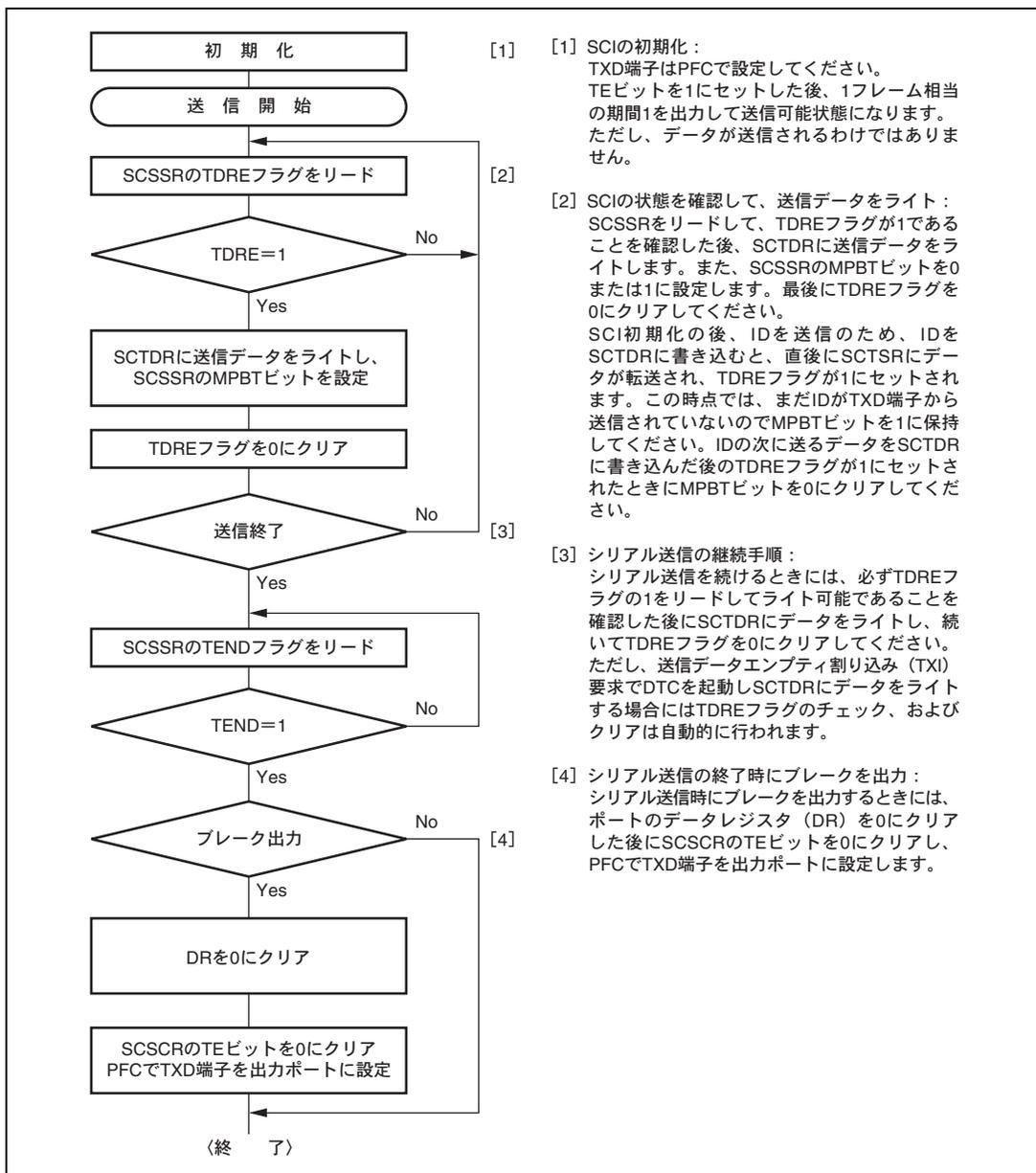


図 14.18 マルチプロセッサシリアル送信のフローチャートの例

14.4.6 マルチプロセッサシリアルデータ受信

図 14.20、図 14.21 にマルチプロセッサシリアル受信のフローチャートの例を示します。SCSCR の MPIE を 1 にセットするとマルチプロセッサビットが 1 の通信データを受信するまで通信データを読みとばします。マルチプロセッサビットが 1 の通信データを受信すると受信データを SCRDR に転送します。このとき RXI 割り込み要求を発生します。その他の動作は調歩同期式モードの動作と同じです。図 14.19 に受信時の動作例を示します。

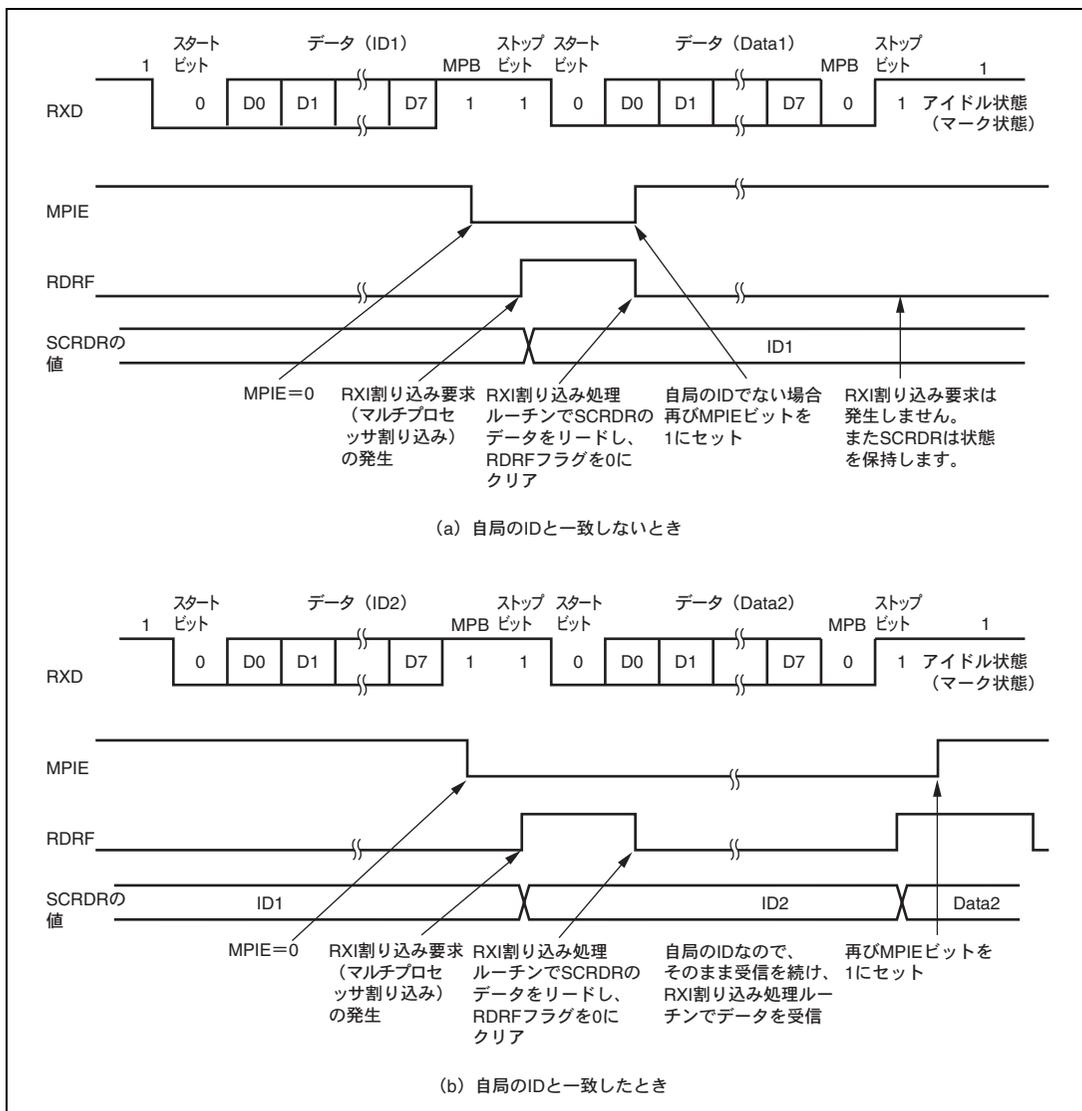


図 14.19 SCI の受信時の動作例 (8 ビットデータ/マルチプロセッサビットあり/1 ストップビットの例)

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

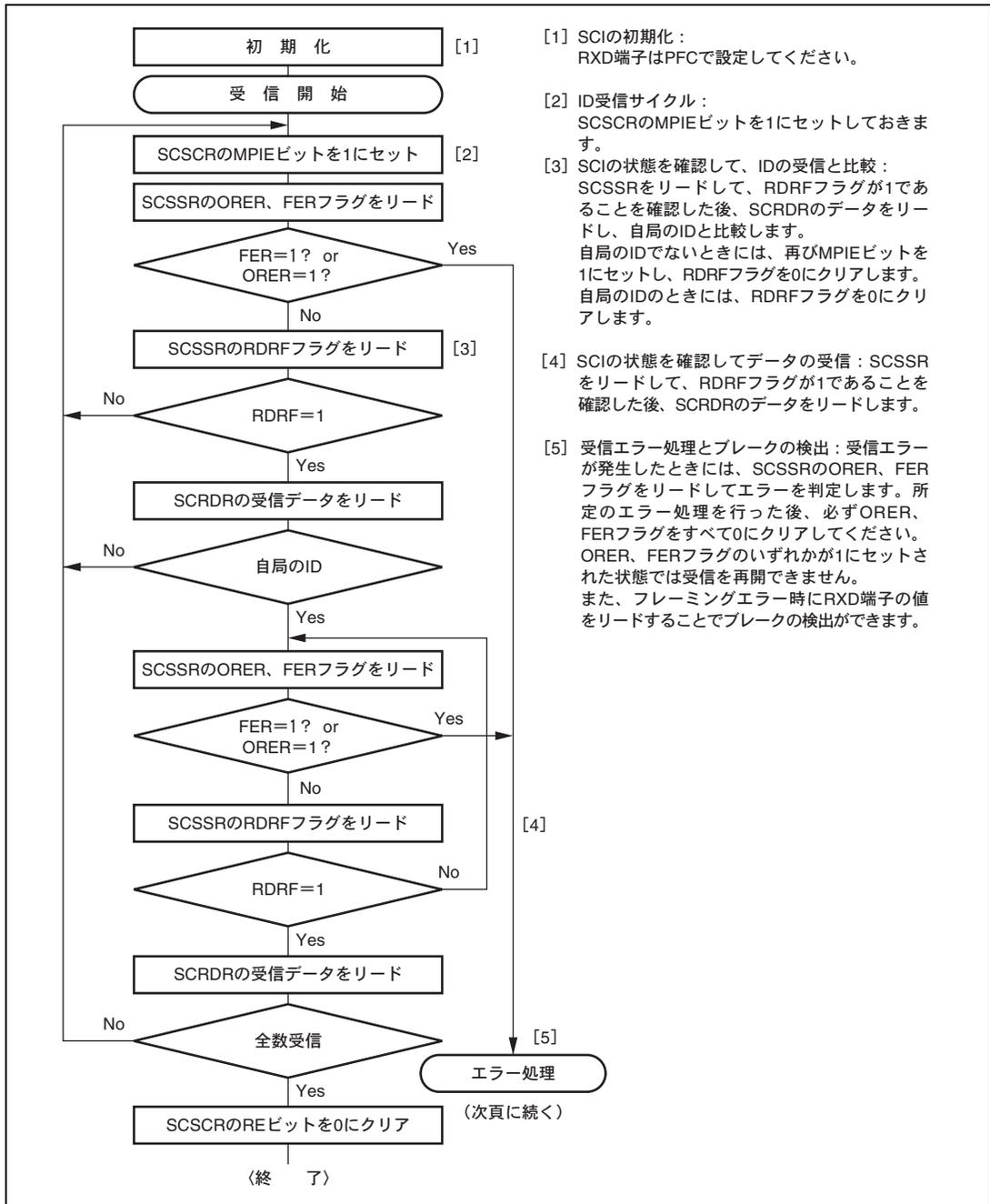


図 14.20 マルチプロセッサシリアル受信のフローチャートの例 (1)

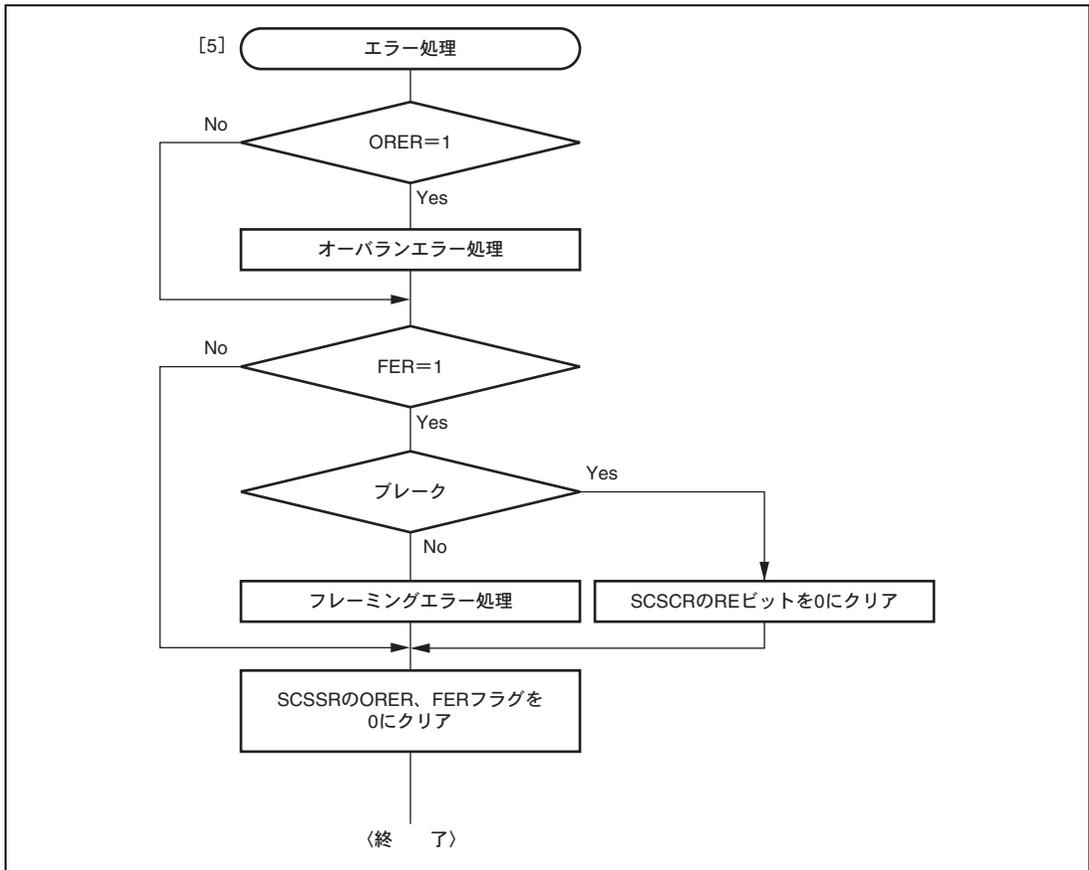


図 14.21 マルチプロセッサシリアル受信のフローチャートの例 (2)

14.5 SCI の割り込み要因と DTC

SCI は、送信終了割り込み (TEI) 要求、受信エラー割り込み (ERI) 要求、受信データフル割り込み (RXI) 要求、送信データエンプティ割り込み (TXI) 要求の 4 種類の割り込み要因を持っています。

表 14.17 に各割り込み要因と優先順位を示します。各割り込み要因は、SCSCR の TIE、RIE、TEIE ビット、および SCSPTR の EIO ビットで、許可または禁止ができます。また、各割り込み要求はそれぞれ独立に割り込みコントローラに送られます。

シリアルステータスレジスタ (SCSSR) の TDRE フラグが 1 にセットされると、TDR エンプティ要求が発生します。TDR エンプティ要求で、データトランスファコントローラ (DTC) を起動してデータ転送を行うことができます。TDRE フラグは DTC によるトランスミットデータレジスタ (SCTDR) への書き込みが行われると自動的に 0 にクリアされます。

SCSSR の RDRF フラグが 1 にセットされると、RDR フル要求が発生します。RDR フル要求で、DTC を起動して、データ転送を行うことができます。

RDRF フラグは DTC によるレシーブデータレジスタ (SCRDR) の読み出しが行われると、自動的に 0 にクリアされます。

また、SCSSR の ORER、FER フラグまたは PER が 1 にセットされると、ERI 割り込み要求が発生します。この ERI 割り込み要求で DTC の起動はできません。

データ受信処理において、RXI 割り込み要求の発生を禁止にし、ERI 割り込み要求の発生のみ許可にすることも可能です。

この場合、RIE ビットを 1 に設定するとともに、SCSPTR の EIO ビットを 1 にセットしてください。ただし、EIO ビットを 1 に設定すると、ERI 割り込み要求が発生しないため、DTC による受信データの転送は行われません。

さらに、SCSSR の TEND フラグが 1 にセットされると、TEI 割り込み要求が発生します。この TEI 割り込み要求で DTC の起動はできません。

なお、TXI 割り込みは送信データを書き込み可能なことを示し、TEI 割り込みは送信動作が終了したことを示しています。

表 14.17 SCI 割り込み要因

割り込み要因	内 容	DTC の起動
ERI	受信エラー (ORER、FER、PER) による割り込み	不可
RXI	受信データフル (RDRF) による割り込み	可
TXI	送信データエンプティ (TDRE) による割り込み	可
TEI	送信終了 (TEND) による割り込み	不可

14.7 使用上の注意事項

14.7.1 SCTDR への書き込みと TDRE フラグの関係について

シリアルステータスレジスタ (SCSSR) の TDRE フラグはトランスミットデータレジスタ (SCTDR) からトランスミットシフトレジスタ (SCTSR) に送信データの転送が行われたことを示すステータスフラグです。SCI が SCTDR から SCTSR にデータを転送すると、TDRE フラグが 1 にセットされます。

SCTDR へのデータの書き込みは、TDRE フラグの状態にかかわらず行うことができます。しかし、TDRE フラグが 0 の状態で新しいデータを SCTDR に書き込むと、SCTDR に格納されていたデータは、まだ SCTSR に転送されていないため失われてしまいます。したがって SCTDR への送信データの書き込みは、必ず TDRE フラグが 1 にセットされていることを確認してから行ってください。

14.7.2 複数の受信エラーが同時に発生した場合の動作について

複数の受信エラーが同時に発生した場合、SCSSR の各ステータスフラグの状態は、表 14.18 のようになります。また、オーバランエラーが発生した場合にはレシーブシフトレジスタ (SCRSR) からレシーブデータレジスタ (SCRDR) へのデータ転送は行われず、受信データは失われます。

表 14.18 SCSSR のステータスフラグの状態と受信データの転送

受信エラーの状態	SCSSR のステータスフラグ				受信データ転送 SCRSR→ SCRDR
	RDRF	ORER	FER	PER	
オーバランエラー	1	1	0	0	×
フレーミングエラー	0	0	1	0	○
パリティエラー	0	0	0	1	○
オーバランエラー+フレーミングエラー	1	1	1	0	×
オーバランエラー+パリティエラー	1	1	0	1	×
フレーミングエラー+パリティエラー	0	0	1	1	○
オーバランエラー+フレーミングエラー +パリティエラー	1	1	1	1	×

【記号説明】

- : SCRSR→SCRDR に受信データを転送します。
- × : SCRSR→SCRDR に受信データを転送しません。

14.7.3 ブレークの検出と処理について

フレーミングエラー (FER) 検出時に RXD 端子の値を直接読み出すことで、ブレークを検出できます。ブレークでは、RXD 端子からの入力が入力がすべて 0 になりますので FER フラグがセットされ、またパリティエラー (PER) もセットされる場合があります。

SCI は、ブレークを受信した後は、SCRDR への受信データの転送は停止しますが、受信動作は続けています。

14.7.4 ブレークの送り出し

TXD 端子は、シリアルポートレジスタ (SCSPTR) の SPB0IO、SPB0DT ビットで入出力条件とレベルを決めることができます。これを使ってブレークの送り出しができます。

シリアル送信の初期化から TE ビットを 1 にセット (送信可能) するまでは、TXD 端子として機能しません。この間は、マーク状態は SPB0DT ビットの値で代替えされます。このため、最初は SPB0IO と SPB0DT ビットを 1 に設定 (出力、ハイレベル) しておきます。

シリアル送信時にブレークを送り出したいときは SPB0DT ビットを 0 にクリア (ローレベル) した後、TE ビットを 0 にクリア (送信停止) します。TE ビットを 0 にクリアすると現在の送信状態とは無関係に送信部は初期化され、TXD 端子からは 0 が出力されます。

14.7.5 調歩同期式モードの受信データサンプリングタイミングと受信マージン

調歩同期式モードでは、SCI は転送レートの 16 倍の周波数の基本クロックで動作しています。

受信時に SCI は、スタートビットの立ち下がりをもとに基本クロックでサンプリングして、内部を同期化します。また、受信データを基本クロックの 8 クロック目の立ち上がりエッジで内部に取り込みます。

これを図 14.24 に示します。

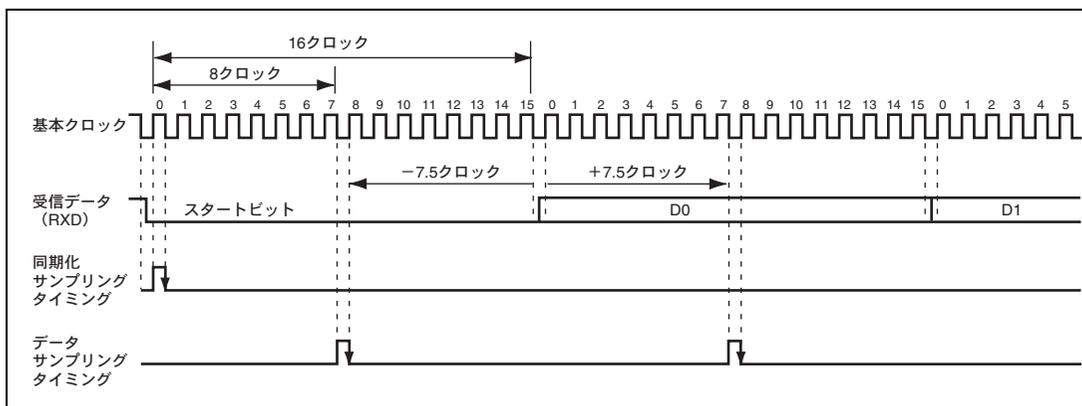


図 14.24 調歩同期式モードの受信データサンプリングタイミング

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

したがって、調歩同期式モードでの受信マージンは式 (1) のように表すことができます。

$$M = \left| \left(0.5 - \frac{1}{2N} \right) - (L-0.5) F - \frac{|D-0.5|}{N} (1+F) \right| \times 100[\%] \quad \dots \text{式 (1)}$$

M : 受信マージン (%)

N : クロックに対するビットレートの比 (N=16)

D : クロックデューティ (D=0~1.0)

L : フレーム長 (L=9~12)

F : クロック周波数の偏差の絶対値

式 (1) で、F=0、D=0.5 とすると、受信マージンは式 (2) より 46.875% となります。

D = 0.5、F=0 のとき

$$M = (0.5 - 1 / (2 \times 16)) \times 100\%$$

$$= 46.875\%$$

…式 (2)

ただし、この値はあくまでも計算上の値ですので、システム設計の際には 20~30% の余裕を持たせてください。

14.7.6 DTC 使用上の注意事項

- (1) 同期クロックに外部クロックソースを使用する場合、DTC による SCTDR の更新後、周辺動作クロックで 5 サイクル以上経過した後に外部クロックを入力してください。SCTDR の更新後 4 サイクル以内に送信クロックを入力すると誤動作することがあります (図 14.25 参照)。

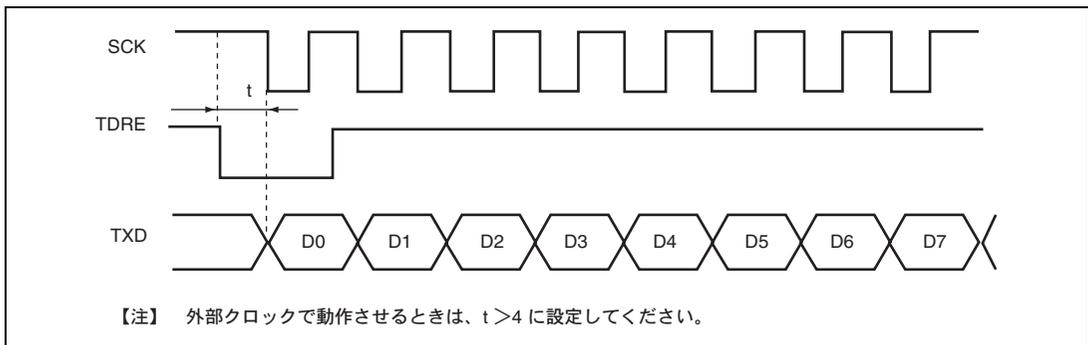


図 14.25 DTC による同期クロック転送例

- (2) TXI 割り込みにより DTC を起動して SCTDR ヘデータを書き込んだ場合には TEND フラグは不定となりますので、TEND フラグを送信終了フラグとして使用しないでください。

14.7.7 クロック同期外部クロックモード時の注意事項

TE=1、RE=1 に設定するのは、外部クロック SCK を 0→1 にしてから周辺動作クロック 4 クロック以上経過してからにしてください。

TE=RE=1 に設定するのは、必ず外部クロック SCK が 1 のときにしてください。

14.7.8 モジュールスタンバイモードの設定

SCI は、スタンバイコントロールレジスタにより、本モジュールの動作禁止/許可を設定することが可能です。初期値では、SCI の動作は停止します。モジュールスタンバイモードを解除することにより、レジスタのアクセスが可能になります。詳細は、「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

14. シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

本 LSI は 1 チャネルのシンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU : Synchronous Serial communication Unit) を備えています。SSU には、本 LSI がマスタデバイスとして外部にクロックを出力し同期シリアル通信を行うマスタモードと、外部デバイスからのクロックを入力し同期シリアル通信を行うスレーブモードがあります。また、クロック極性とクロック位相の異なるデバイス間との同期シリアル通信が可能です。

15.1 特長

- SSUモードとクロック同期式通信モードを選択可能
- マスタモードとスレーブモードが選択可能
- 標準モードと双方向モードが選択可能
- クロック位相とクロック極性の異なる他のデバイスとの同期シリアル通信が可能
- 送受信データ長を8ビット/16ビット/32ビットで選択可能
- 全二重通信が可能
送信と受信を同時に実行可能なシフトレジスタを装備
- 連続シリアル通信が可能
- LSBファースト方式/MSBファースト方式が選択可能
- クロックソースとして7種類の内部クロック (Pφ/4、Pφ/8、Pφ/16、Pφ/32、Pφ/64、Pφ/128、Pφ/256) と外部クロックを選択可能
- 割り込み要因 : 5種類
送信終了、送信データエンプティ、受信データフル、オーバランエラー、コンフリクトエラーの5種類の割り込み要因
送信データエンプティ要求、受信データフル要求により、データトランスファコントローラ (DTC) を起動させてデータ転送を行うことができます。
- モジュールスタンバイモードの設定が可能

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

図 15.1 に SSU のブロック図を示します。

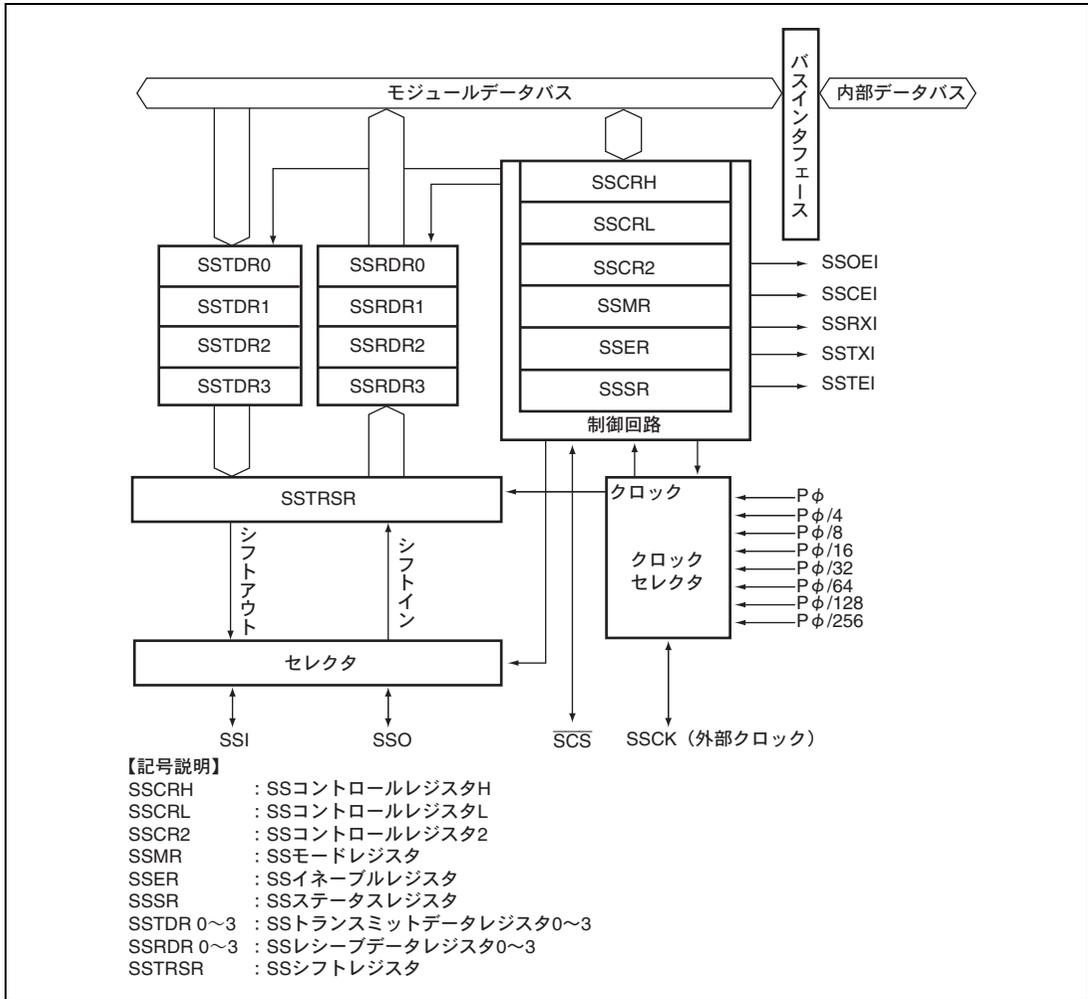


図 15.1 SSU のブロック図

15.2 入出力端子

SSU には、表 15.1 の入出力端子があります。

表 15.1 端子構成

端子名	入出力	機 能
SSCK	入出力	SSU クロック入出力端子
SSI	入出力	SSU データ入出力端子
SSO	入出力	SSU データ入出力端子
$\overline{\text{SCS}}$	入出力	SSU チップセレクト入出力端子

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.3 レジスタの説明

SSUには以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第25章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 15.2 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
SS コントロールレジスタ H	SSCRH	R/W	H'0D	H'FFFFCD00	8、16
SS コントロールレジスタ L	SSCRL	R/W	H'00	H'FFFFCD01	8
SS モードレジスタ	SSMR	R/W	H'00	H'FFFFCD02	8、16
SS イネーブルレジスタ	SSER	R/W	H'00	H'FFFFCD03	8
SS ステータスレジスタ	SSSR	R/W	H'04	H'FFFFCD04	8、16
SS コントロールレジスタ 2	SSCR2	R/W	H'00	H'FFFFCD05	8
SS トランスミットデータレジスタ 0	SSTDR0	R/W	H'00	H'FFFFCD06	8、16
SS トランスミットデータレジスタ 1	SSTDR1	R/W	H'00	H'FFFFCD07	8
SS トランスミットデータレジスタ 2	SSTDR2	R/W	H'00	H'FFFFCD08	8、16
SS トランスミットデータレジスタ 3	SSTDR3	R/W	H'00	H'FFFFCD09	8
SS レシーブデータレジスタ 0	SSRDR0	R	H'00	H'FFFFCD0A	8、16
SS レシーブデータレジスタ 1	SSRDR1	R	H'00	H'FFFFCD0B	8
SS レシーブデータレジスタ 2	SSRDR2	R	H'00	H'FFFFCD0C	8、16
SS レシーブデータレジスタ 3	SSRDR3	R	H'00	H'FFFFCD0D	8

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.3.1 SS コントロールレジスタ H (SSCRH)

SSCRH は、マスタ/スレーブデバイス選択、双方向モードイネーブル、SSO 端子の出力値選択、SSCK 端子選択、 $\overline{\text{SCS}}$ 端子選択を設定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	MSS	BIDE	-	SOL	SOLP	-	CSS[1:0]	
初期値:	0	0	0	0	1	1	0	1
R/W:	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	MSS	0	R/W	マスタ/スレーブデバイス選択 SSU をマスタモードとして使用するか、スレーブモードとして使用するかを選択します。マスタモードで使用する場合は、SSCK 端子から転送クロックを出力します。SSSR の CE ビットがセットされた場合、このビットは自動的にクリアされます。 0: スレーブモードを選択 1: マスタモードを選択
6	BIDE	0	R/W	双方向モードイネーブル シリアルデータ入力端子、出力端子を 2 端子使用するか、1 端子のみ使用するかを選択します。ただし、双方向モードを選択した場合、送受信を同時に行うことはできません。詳細は、「15.4.3 データ入出力端子とシフトレジスタの関係」を参照してください。 0: 標準モード (データ入力端子とデータ出力端子の 2 端子を使用して通信) 1: 双方向モード (データ入力とデータ出力を 1 端子のみで通信)
5	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
4	SOL	0	R/W	シリアルデータ出力値選択 送信完了後のシリアルデータ出力は、送信データの最終ビットの値を保存しますが、送信前または、送信後にシリアルデータの出力レベルを変更できます。出力レベルを変更する場合は、SOLP ビットを 0 にして MOV 命令で行ってください。なおデータ転送中にこのビットにライトすると誤動作の原因となりますので、送信中は操作しないでください。 0: シリアルデータの出力を Low レベルに変更 1: シリアルデータの出力を High レベルに変更
3	SOLP	1	R/W	SOL ビットライトプロテクト シリアルデータの出力レベルを変更する場合には、SOL=1 かつ SOLP=0、または SOL=0 かつ SOLP=0 を MOV 命令で行ってください。 0: SOL の値によって出力レベルを変更可能 1: SOL の値によって出力レベルを変更不可能 リード時は常に 1 が読み出されます。
2	-	1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
1, 0	CSS[1:0]	01	R/W	<p>SCS 端子選択</p> <p>SCS 端子を、SCS 入力または SCS 出力として機能させるかを選択します。</p> <p>00: 設定禁止</p> <p>01: 設定禁止</p> <p>10: SCS 自動入出力機能 (転送前、転送後は SCS 入力、転送中は Low 出力)</p> <p>11: SCS 自動出力機能 (転送前、転送後は High 出力、転送中は Low 出力)</p>

15.3.2 SS コントロールレジスタ L (SSCRL)

SSCRL は、動作モード、ソフトウェアリセット、送受信データのデータ長を選択します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	FCLRM	SSUMS	SRES	-	-	-	DATS[1:0]	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	FCLRM	0	R/W	<p>フラグクリアモード</p> <p>SSRXI、SSTXI 割り込みフラグのクリアを SSTDR へのライトもしくは SSRDR のリードと DTC 転送終了時のどちらにするかを選択します。DTC を使用する場合は、本ビットを 0 に設定してください。</p> <p>0: DTC 転送終了時 (転送カウンタの値が H'0000 になったときを除く)</p> <p>1: SSTDR、SSRDR アクセス時</p>
6	SSUMS	0	R/W	<p>SSU モードとクロック同期式通信モードを選択します。</p> <p>0: SSU モード</p> <p>1: クロック同期式通信モード</p>
5	SRES	0	R/W	<p>ソフトウェアリセット</p> <p>本ビットを 1 にセットすると SSU 内部シーケンサを強制的にリセットします。その後、本ビットは自動的にクリアされ、SSSR の OREr、TEND、TDRE、RDRF、CE の各ビットおよび、SSER の TE、RE ビットが初期化されます。その他の SSU 内部レジスタ値は保持されます。</p> <p>なお、転送を途中で中断したい場合には、本ビットに 1 を書き込んで、内部シーケンサをリセットしてください。</p>
4~2	-	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
1, 0	DATS[1:0]	00	R/W	<p>送受信データ長選択</p> <p>シリアルデータのデータ長を選択します。</p> <p>00: 8 ビットデータ長</p> <p>01: 16 ビットデータ長</p> <p>10: 32 ビットデータ長</p> <p>11: 設定無効</p>

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.3.3 SS モードレジスタ (SSMR)

SSMR は、MSB ファースト/LSB ファースト選択、クロック極性選択、クロック位相選択、転送クロックレートを選択します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	MLS	CPOS	CPHS	-	-	CKS[2:0]		
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	MLS	0	R/W	MSB ファースト/LSB ファースト選択 シリアルデータを MSB ファーストで転送するか、LSB ファーストで転送するかを選択します。 0 : LSB ファースト 1 : MSB ファースト
6	CPOS	0	R/W	クロック極性選択 SSCK クロックの極性を選択します。 0 : アイドル時に High 出力、アクティブ時に Low 出力 1 : アイドル時に Low 出力、アクティブ時に High 出力
5	CPHS	0	R/W	クロック位相選択 (SSU モード時のみ有効) SSCK クロックの位相を選択します。 0 : 最初のエッジでデータ変化 1 : 最初のエッジでデータラッチ
4, 3	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2~0	CKS[2:0]	000	R/W	転送クロックレート選択 内部クロックを選択した場合の転送クロックレート (プリスケアラ分周比) を選択します。 000 : リザーブ 001 : Pφ/4 010 : Pφ/8 011 : Pφ/16 100 : Pφ/32 101 : Pφ/64 110 : Pφ/128 111 : Pφ/256

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.3.4 SS イネーブルレジスタ (SSER)

SSER は、トランスミットイネーブル、レシーブイネーブル、および割り込み要求イネーブルを設定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	TE	RE	-	-	TEIE	TIE	RIE	CEIE
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	TE	0	R/W	トランスミットイネーブル このビットを 1 にセットすると、送信動作が可能になります。
6	RE	0	R/W	レシーブイネーブル このビットを 1 にセットすると、受信動作が可能になります。
5、4	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	TEIE	0	R/W	トランスミットエンドインタラプトイネーブル このビットを 1 にセットすると SSTEI 割り込み要求がイネーブルになります。
2	TIE	0	R/W	トランスミットインタラプトイネーブル このビットを 1 にセットすると SSTXI 割り込み要求がイネーブルになります。
1	RIE	0	R/W	レシーブインタラプトイネーブル このビットを 1 にセットすると SSRXI 割り込みおよび、SSOEI 割り込み要求がイネーブルになります。
0	CEIE	0	R/W	コンフリクトエラーインタラプトイネーブル このビットを 1 にセットすると SSCEI 割り込み要求がイネーブルになります。

15.3.5 SS ステータスレジスタ (SSSR)

SSSR は、各種割り込みのステータスフラグレジスタです。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	ORER	-	-	TEND	TDRE	RDRF	CE
初期値:	0	0	0	0	0	1	0	0
R/W:	R	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	ORER	0	R/W	オーバランエラー RDRF=1 の状態で、次のデータを受信するとオーバランエラーが発生し、異常終了したことを示します。SSRDR は、オーバランエラーが発生する前の 1 フレーム分の受信データを保持し、後から受信したデータは失われます。さらに ORER=1 にセットされた状態でそれ以降のシリアル受信を続けることはできません。またシリアル送信も続けることはできません。 [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • RDRF=1 の状態で、次のシリアル受信の 1 バイトが完了したとき [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき
5、4	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	TEND	0	R/W	トランスミットエンド [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • SSCR2 の TENDSTS が 0 のとき、TDRE=1 の状態で、送信データの最後尾ビットの送信時 • SSCR2 の TENDSTS が 1 のとき、TDRE=1 の状態で、送信データの最後尾ビットの送信後 [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • TEND=1 の状態をリードした後、TEND フラグに 0 をライトしたとき • SSTDR ヘデータをライトしたとき

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	TDRE	1	R/W	<p>トランスミットデータエンプティ SSTDR 内のデータの有無を表示します。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • SSER の TE が 0 のとき • SSTDR から SSTRSR にデータが転送され、SSTDR にデータライトが可能になったとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • TDRE=1 の状態をリードした後、TDRE フラグに 0 をライトしたとき • TE=1 で、SSTDR ヘデータをライトしたとき • SSTXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSTDR に転送データをライトしたとき (DTC の転送カウンタ値が H'0000 になったときを除く)
1	RDRF	0	R/W	<p>レシーブデータレジスタフル SSRDR 内のデータの有無を表示します。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • シリアル受信が正常終了し、SSTRSR から SSRDR へ受信データが転送されたとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • RDRF=1 の状態をリードした後、RDRF フラグに 0 をライトしたとき • SSRDR から受信データをリードしたとき • SSRXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSRDR に受信データをリードしたとき (転送カウンタ値が H'0000 になったときを除く)

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
0	CE	0	R/W	<p>コンフリクトエラー／インコンプリートエラー</p> <p>SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=1 (マスタデバイス) の状態で、外部より $\overline{\text{SCS}}$ から 0 が入力されたとき、コンフリクトエラーが発生したことを示します。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で、$\overline{\text{SCS}}$ 端子が 1 になったとき、マスタデバイスが転送動作を打ち切ったと判断し、インコンプリートエラーを発生させます。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で RDRF=1 のまま次のシリアル受信が開始され、受信完了前に SSRDR から受信データがリードされて RDRF がクリアされた後 $\overline{\text{SCS}}$ 端子が 1 になったときにもインコンプリートエラーが発生します。CE=1 にセットされた状態で、それ以降のシリアル受信を続けることはできません。また、シリアル送信を続けることもできません。再転送を開始する前に必ず SSCRL の SRES を 1 にセットして、内部シーケンサをリセットしてください。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • マスタデバイス (SSCRH の MSS=1) のとき $\overline{\text{SCS}}$ 端子に Low レベルが入力されたとき • スレーブデバイス (SSCRH の MSS=0) のとき転送途中で $\overline{\text{SCS}}$ 端子が 1 になったとき • スレーブデバイス (SSCRH の MSS=0) のとき RDRF=1 のまま次の受信が開始され受信完了前に SSRDR がリードされた後 $\overline{\text{SCS}}$ 端子が 1 になったとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.3.6 SS コントロールレジスタ 2 (SSCR2)

SSCR2 は、 $\overline{\text{SCS}}$ 端子のアサートタイミング、SSO 端子のデータ出力タイミング、TEND ビットのセットタイミングを設定するレジスタです。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	TENDSTS	SCSATS	SSODTS	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R	R

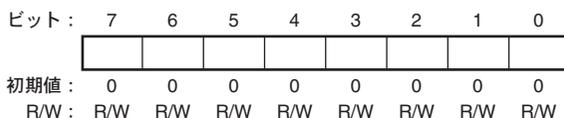
ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~5	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
4	TENDSTS	0	R/W	TEND ビットのセットタイミングを選択 (SSU モード、マスタ設定時のみ有効) 0: 最後尾ビットの送信中に TEND ビットをセット 1: 最後尾ビットの送信後に TEND ビットをセット
3	SCSATS	0	R/W	$\overline{\text{SCS}}$ 端子のアサートタイミングを選択 (SSU モード、マスタ設定時のみ有効) 0: t_{LEAD} 、 t_{LAG} の出力期間の Min. を $1/2 \times t_{\text{SUjcy}}$ とする 1: t_{LEAD} 、 t_{LAG} の出力期間の Min. を $3/2 \times t_{\text{SUjcy}}$ とする
2	SSODTS	0	R/W	SSO 端子のデータ出力タイミングを選択 (SSU モード、マスタ設定時のみ有効) 0: BIDE=0、MSS=1、TE=1、または BIDE=1、TE=1、RE=0 のとき SSO 端子はデータを出力 1: BIDE=0、MSS=1、TE=1、または BIDE=1、TE=1、RE=0 のとき、かつ $\overline{\text{SCS}}$ 端子の Low レベル期間中で SSO 端子はデータを出力
1、0	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

15.3.7 SS トランスミットデータレジスタ 0~3 (SSTDR0~SSTDR3)

SSTDR は、送信データを格納するための 8 ビットレジスタです。SSCRL の DATS1、DATS0 ビットの設定により、8 ビットデータ長を選択した場合は SSTDR0、16 ビットデータ長を選択した場合は SSTDR0、SSTDR1、32 ビットデータ長を選択した場合は SSTDR0、SSTDR1、SSTDR2、SSTDR3 が有効になります。有効になっていない SSTDR にはアクセスしないでください。

SSU は、SSTRSR の空きを検出すると、SSTDR にライトされた送信データを SSTRSR に転送してシリアル送信を開始します。SSTRSR のシリアルデータ送信中に SSTDR に次のデータをライトしておく、連続シリアル送信ができます。

SSTDR は CPU と DTC から常に読み出し/書き込み可能ですが、シリアル通信を確実にを行うためには、SSTDR へのライトは、必ず SSSR の TDRE が 1 にセットされていることを確認してから行ってください。



ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~0		すべて 0	R/W	シリアル送信データ

表 15.3 SSCRL の DATS ビットの設定と SSTDR の対応

	DATS[1:0]の設定			
	00	01	10	11 (設定無効)
SSTDR0	有効	有効	有効	無効
SSTDR1	無効	有効	有効	無効
SSTDR2	無効	無効	有効	無効
SSTDR3	無効	無効	有効	無効

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.3.8 SS レシーブデータレジスタ 0~3 (SSRDR0~SSRDR3)

SSRDR は、受信データを格納するための 8 ビットレジスタです。SSCRL の DATS1、DATS0 ビットの設定により、8 ビットデータ長を選択した場合は SSRDR0、16 ビットデータ長を選択した場合は SSRDR0、SSRDR1、32 ビットデータ長を選択した場合は SSRDR0、SSRDR1、SSRDR2、SSRDR3 が有効になります。有効になっていない SSRDR にはアクセスしないでください。

SSU は、1 バイトのデータ受信を完了すると、SSTRSR から SSRDR へ受信したシリアルデータを転送して格納します。この後、SSTRSR は受信可能となります。このように、SSTRSR と SSRDR はダブルバッファになっているため、連続受信動作が可能です。

SSRDR のリードは、SSSR レジスタの RDRF ビットが 1 にセットされていることを確認して行ってください。

SSRDR はリード専用レジスタです。CPU からライトすることはできません。

ビット：	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値：	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W：	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~0		すべて 0	R	シリアル受信データ

表 15.4 SSCRL の DATS ビットの設定と SSRDR の対応

	DATS[1:0]の設定			
	00	01	10	11 (設定無効)
SSRDR0	有効	有効	有効	無効
SSRDR1	無効	有効	有効	無効
SSRDR2	無効	無効	有効	無効
SSRDR3	無効	無効	有効	無効

15.3.9 SS シフトレジスタ (SSTRSR)

SSTRSR は、シリアルデータを送受信するためのシフトレジスタです。

SSTDTR から SSTRSR に送信データが転送される際のビット 0 には、SSMR の MLS=0 のとき SSTDTR のビット 0 が転送され (LSB ファースト通信)、MLS=1 のとき SSTDTR のビット 7 が転送されます (MSB ファースト通信)。その後、SSTRSR の LSB (ビット 0) から順に SSO 端子にデータを送り出すことでシリアルデータ送信を行います。

また、受信時は、SSI 端子から入力されたシリアルデータを LSB (ビット 0) から受信した順に SSTRSR にセットします。1 バイトのデータ受信を完了すると、SSTRSR のデータを自動的に SSRDR へ転送します。SSTRSR は CPU から直接アクセスすることはできません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	-	-	-	-	-	-	-	-
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

15.4 動作説明

15.4.1 転送クロック

転送クロックは7種類の内部クロックと外部クロックから選択できます。まず、本モジュールを使用する場合はPFCでSSCK端子を有効しておく必要があります。SSCRHのMSS=1のときは、内部クロックが選択されSSCK端子が出力になります。転送が開始されるとSSMRのCKS2~CKS0に設定された転送レートのクロックがSSCK端子から出力されます。MSS=0のときは外部クロックが選択され、SSCK端子は入力端子になります。

15.4.2 クロックの位相、極性とデータの関係

SSCRLのSSUMS=0のとき、SSMRのCPOSとCPHSの組み合わせでクロックの位相、極性および転送データの関係が変わります。これらの関係を図15.2に示します。SSUMS=1のとき、CPOSの設定は有効ですが、CPHSの設定は無効となります。

なお、SSMRのMLSの設定により、MSBファーストで転送するかLSBファーストで転送するかを選択できます。MLS=0のときはLSBからMSBの順で転送されます。また、MLS=1のときは、MSBからLSBの順で転送されます。

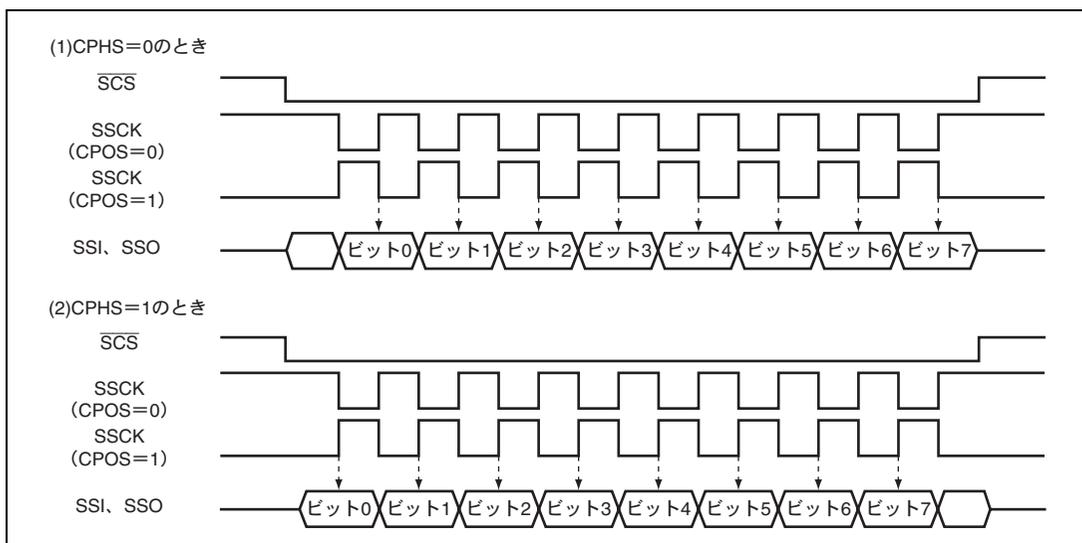


図 15.2 クロックの位相、極性とデータの関係

15.4.3 データ入出力端子とシフトレジスタの関係

SSCRH の MSS、BIDE と、SSCRL の SSUMS の組み合わせにより、データ入出力端子と SS シフトレジスタ (SSTRSR) の接続関係が変わります。これらの接続関係を図 15.3 に示します。

SSU は、BIDE=0、MSS=1 (標準、マスタモード) で動作しているとき、SSO 端子からシリアルデータを送信し、SSI 端子からシリアルデータを受信します (図 15.3 (1))。また、BIDE=0、MSS=0 (標準、スレーブモード) で動作しているとき、SSI 端子からシリアルデータを送信し、SSO 端子からシリアルデータを受信します (図 15.3 (2))。

BIDE=1 (双方向モード) では、マスタモード、スレーブモードにかかわらず、SSO 端子からシリアルデータの送信または受信を行います (図 15.3 (3)、図 15.3 (4))。

ただし、TE と RE を同時に 1 にセットしての送受信同時動作はできません。必ず、TE または RE のどちらか 1 つを選択してください。

SSUMS=1 で動作しているとき、SSO 端子からシリアルデータを送信し、SSI 端子からシリアルデータを受信します。MSS=1 のときは SSCK 端子から内部クロックを出力し、MSS=0 のときは SSCK 端子は入力端子となります (図 15.3 (5)、図 15.3 (6))。

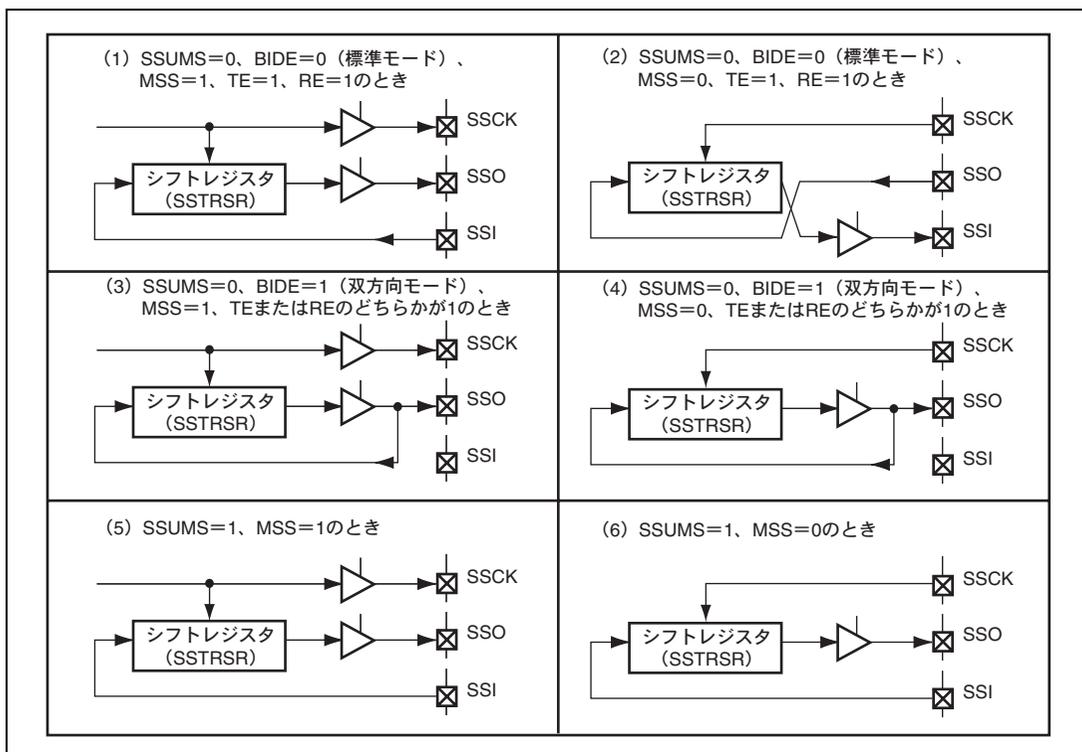


図 15.3 データ入出力端子とシフトレジスタの関係

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.4.4 各通信モードと端子機能

SSUは各通信モードとレジスタの設定により入出力端子（SSI、SSO、SSCK、 $\overline{\text{SCS}}$ ）の機能を切り替えます。端子の入出力の切り替えはポート I/O レジスタに設定してください。各通信モードと入出力端子の関係を表 15.5～表 15.7 に示します。

表 15.5 各通信モードと SSI、SSO 端子の状態

通信モード	レジスタ状態					端子状態	
	SSUMS	BIDE	MSS	TE	RE	SSI	SSO
SSU 通信モード	0	0	0	0	1	—	入力
				1	0	出力	—
					1	出力	入力
			1	0	1	入力	—
				1	0	—	出力
					1	入力	出力
SSU（双方向） 通信モード	0	1	0	0	1	—	入力
				1	0	—	出力
			1	0	1	—	入力
				1	0	—	出力
クロック同期式 通信モード	1	0	0	0	1	入力	—
				1	0	—	出力
					1	入力	出力
			1	0	1	入力	—
				1	0	—	出力
					1	入力	出力

【記号説明】 — : SSU として端子を用いない

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

表 15.6 各通信モードと SSCK 端子の状態

通信モード	レジスタ状態		端子状態
	SSUMS	MSS	SSCK
SSU 通信モード	0	0	入力
		1	出力
クロック同期式 通信モード	1	0	入力
		1	出力

【記号説明】 - : SSU として端子を用いない

表 15.7 各通信モードと \overline{SCS} 端子の状態

通信モード	レジスタ状態				端子状態	
	SSUMS	MSS	CSS1	CSS0	\overline{SCS}	
SSU 通信モード	0	0	x	x	入力	
		1	0	0	0	-
			0	1	1	-
			1	0	0	自動入出力
			1	1	1	出力
クロック同期式 通信モード	1	x	x	x	-	

【記号説明】 x : Don't care

- : SSU として端子を用いない

15.4.5 SSU モード

SSU モードは、クロックライン (SSCK)、データ入カライン (SSI または SSO)、データ出カライン (SSI または SSO)、チップセレクト (\overline{SCS}) の 4 本のバスを使用してデータ通信を行います。

また、データ入カラインとデータ出カラインを 1 端子で行う双方向モードも対応しています。

(1) SSU モードの初期設定

SSU モードの初期設定例を図 15.4 に示します。データの送信/受信前には、SSER の TE および RE を 0 にクリアして初期設定を行ってください。

【注】 動作モード、通信フォーマットを変更する場合は、必ず TE および RE を 0 にクリアしてから行ってください。TE を 0 にクリアすると TDRE は 1 にセットされますが、RE を 0 にクリアしても RDRF、ORER の各フラグおよび SSRDR の内容は保持されていますので注意してください。

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

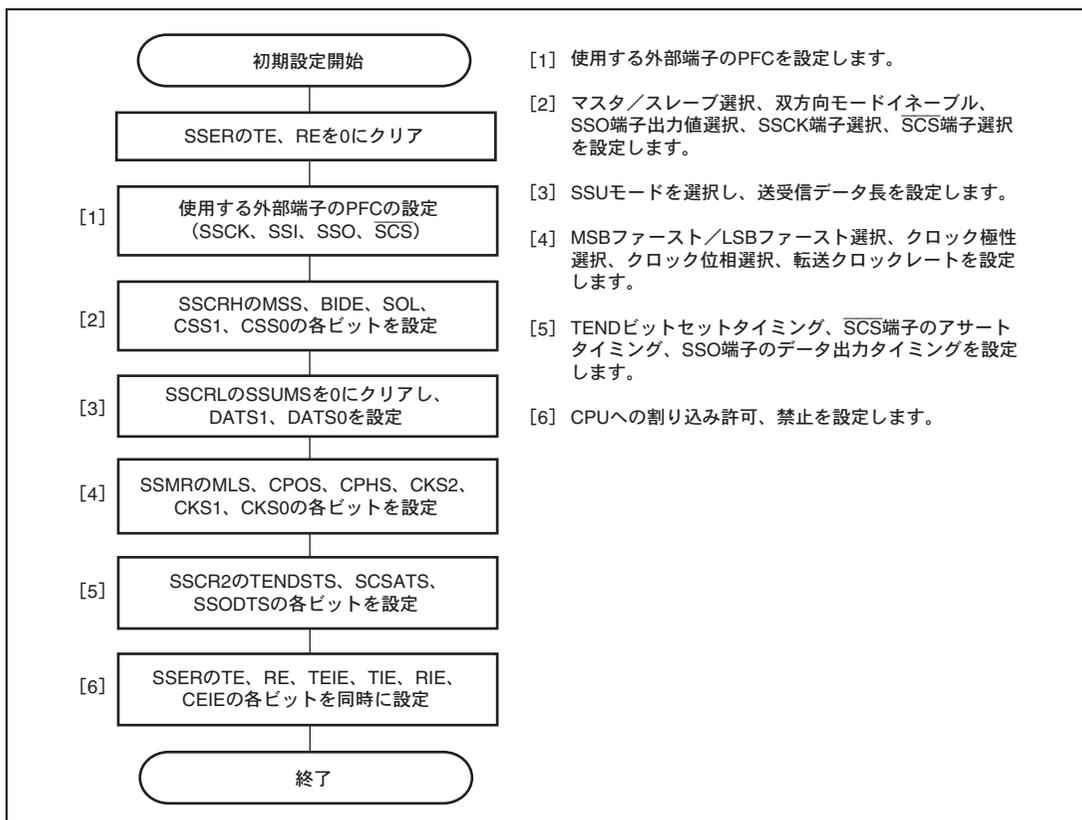


図 15.4 SSU モードの初期設定例

(2) データ送信

図 15.5 に送信時の動作例を、図 15.6 にデータ送信のフローチャートの例を示します。

データ送信時に SSU は以下のように動作します。

SSU をマスタデバイスに設定すると、転送クロックとデータを出力します。スレーブデバイスに設定すると、SCS 端子に Low レベルが入力され、SSCK 端子から転送クロックが入力されると、この転送クロックに同期してデータを出力します。

SSU は、SSER の TE を 1 にセットした後、SSTDR に送信データをライトすると、自動的に SSSR の TDRE が 0 にクリアされ、SSTDR から SSTRSR にデータが転送されます。その後、TDRE を 1 にセットして送信を開始します。このとき、SSER の TIE が 1 にセットされていると TXI 割り込み要求を発生します。

TDRE=0 の状態で 1 フレームのデータ転送が終了すると、SSTDR から SSTRSR にデータが転送され、次のフレームの送信を開始します。TDRE=1 の状態で 8 ビット目が送出されると、SSSR の TEND が 1 にセットされ、状態を保持します。このとき SSER の TEIE が 1 にセットされていると TEI 割り込みを発生します。送信終了後は、SSCK 端子は SSMR の CPOS=0 のとき High レベルに固定され、CPOS=1 のときには Low レベルに固定されます。

なお、SSSR の ORER が 1 にセットされた状態では送信は行えません。送信の前に ORER が 0 にクリアされていることを確認してください。

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

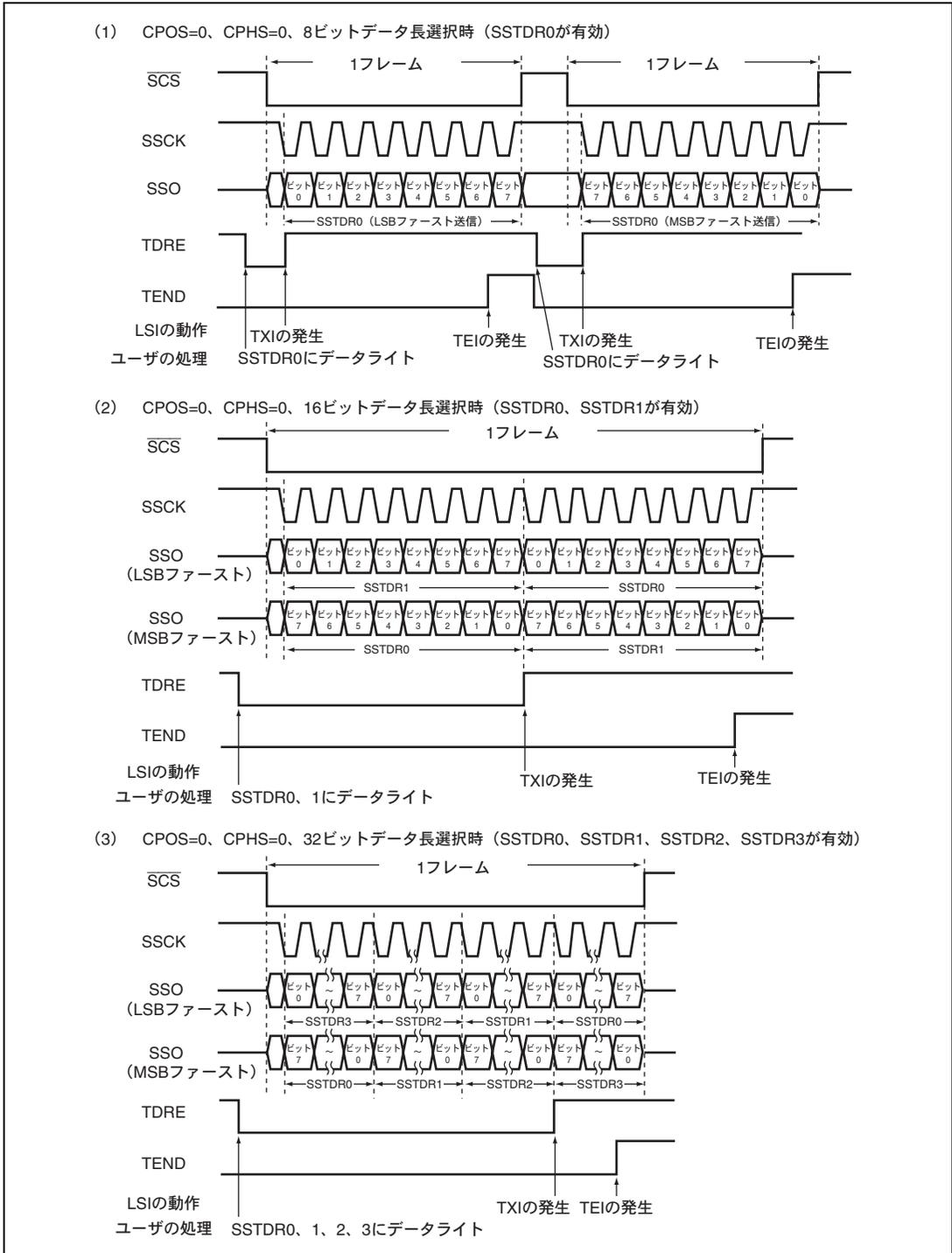
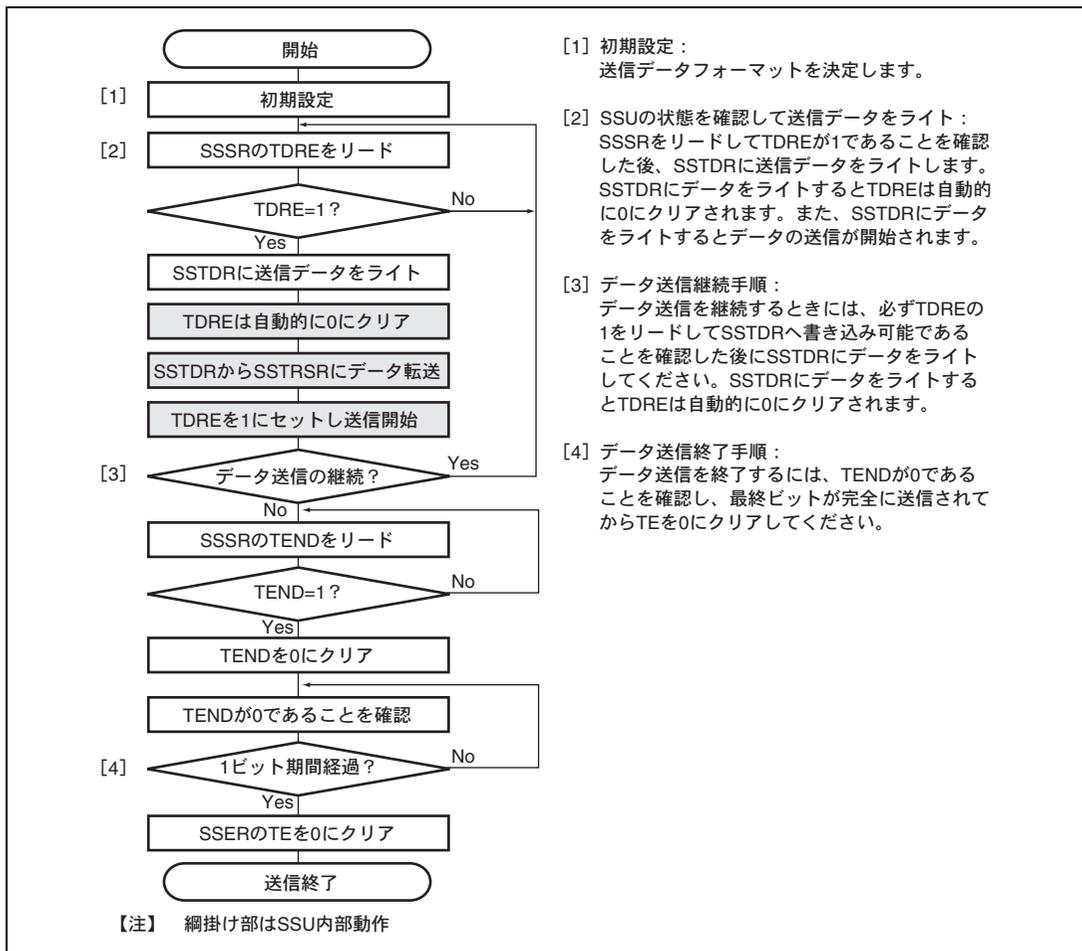


図 15.5 送信時の動作例 (SSU モード)

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)



- [1] 初期設定：
送信データフォーマットを決定します。
- [2] SSUの状態を確認して送信データをライト：
SSSRをリードしてTDREが1であることを確認した後、SSTDRに送信データをライトします。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。また、SSTDRにデータをライトするとデータの送信が開始されます。
- [3] データ送信継続手順：
データ送信を継続するときには、必ずTDREの1をリードしてSSTDRへ書き込み可能であることを確認した後にSSTDRにデータをライトしてください。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。
- [4] データ送信終了手順：
データ送信を終了するには、TENDが0であることを確認し、最終ビットが完全に送信されてからTEを0にクリアしてください。

図 15.6 データ送信のフローチャート例 (SSU モード)

(3) データ受信

図 15.7 に受信時の動作例を、図 15.8 にデータ受信のフローチャートの例を示します。データ受信時に SSU は以下のように動作します。

SSU は、SSER の RE を 1 にセットし、SSRDR をダミーリードすることにより受信動作を開始します。

SSU をマスタデバイスに設定すると、転送クロックを出力し、受信データを入力します。スレーブデバイスに設定すると、 \overline{SCS} 端子に Low レベルが入力され、SSCK 端子から転送クロックが入力されると、この転送クロックに同期して受信データを入力します。

1 フレームのデータを受信した後は、SSSR の RDRF が 1 にセットされ、SSRDR に受信データが格納されます。このとき、SSER の RIE が 1 にセットされていると RXI 割り込み要求を発生します。SSRDR をリードすると自動的に RDRF は 0 にクリアされます。

RDRF=1 の状態で 8 クロック目が立ち上がると、SSSR の ORER が 1 にセットされ、オーバランエラー (OEI) が発生し、受信を停止します。ORER=1 の状態では受信できませんので、受信を再開する場合は ORER を 0 にクリアしてください。

SSU をスレーブに設定し、連続受信にする場合は、次の受信を開始する前に SSRDR をリードしてください。SSRDR をリードして RDRF が 0 にクリアされる前に次の受信が開始され、受信完了前に SSRDR をリードすると、受信完了後に SSSR の CE が 1 にセットされます。

また、SSRDR をリードして RDRF が 0 にクリアされる前に次の受信が開始され、受信完了後まで SSRDR をリードしなかった場合は、SSSR の CE も ORER もセットされませんが、受信データは破棄されます。

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

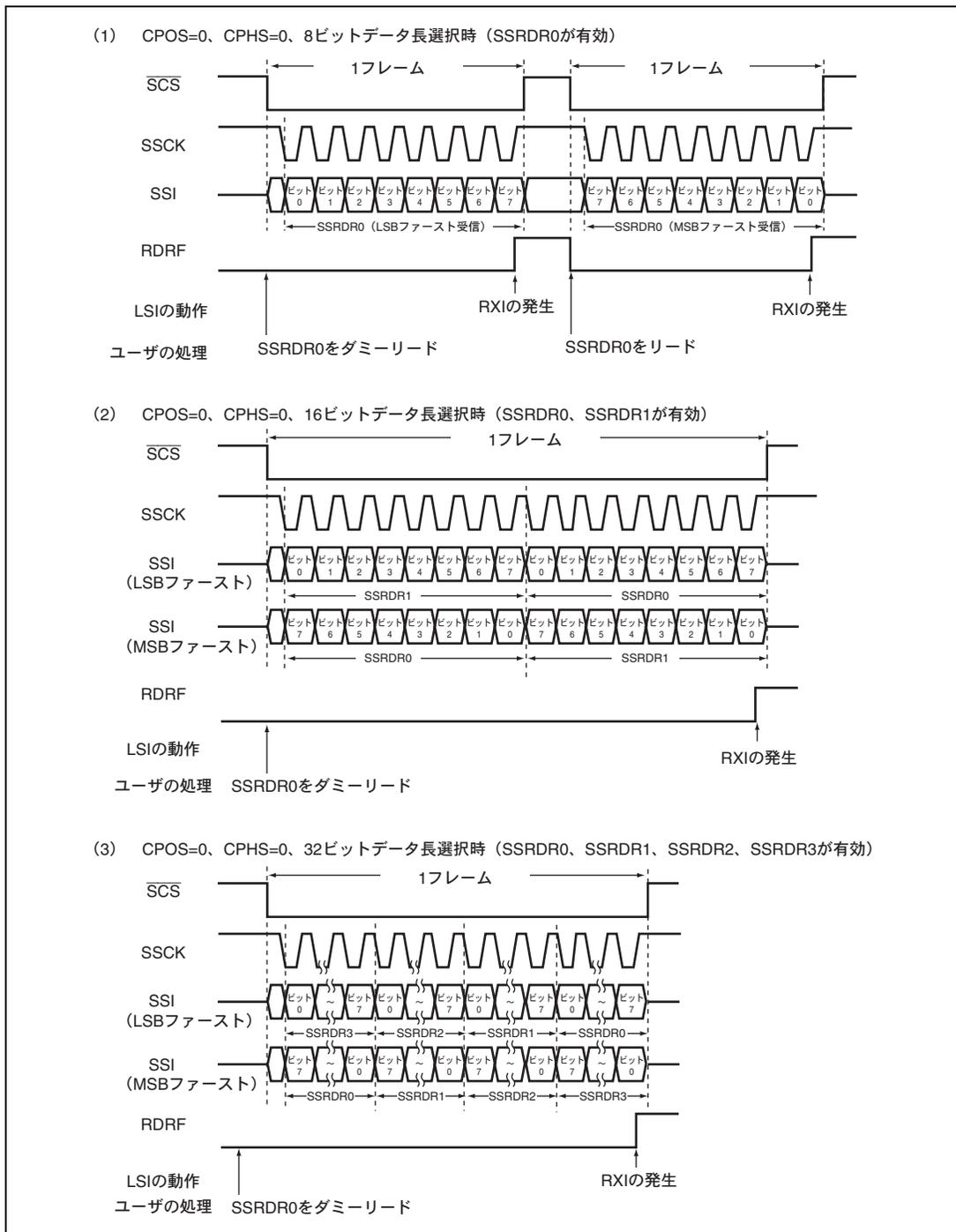


図 15.7 受信時の動作例 (SSU モード)

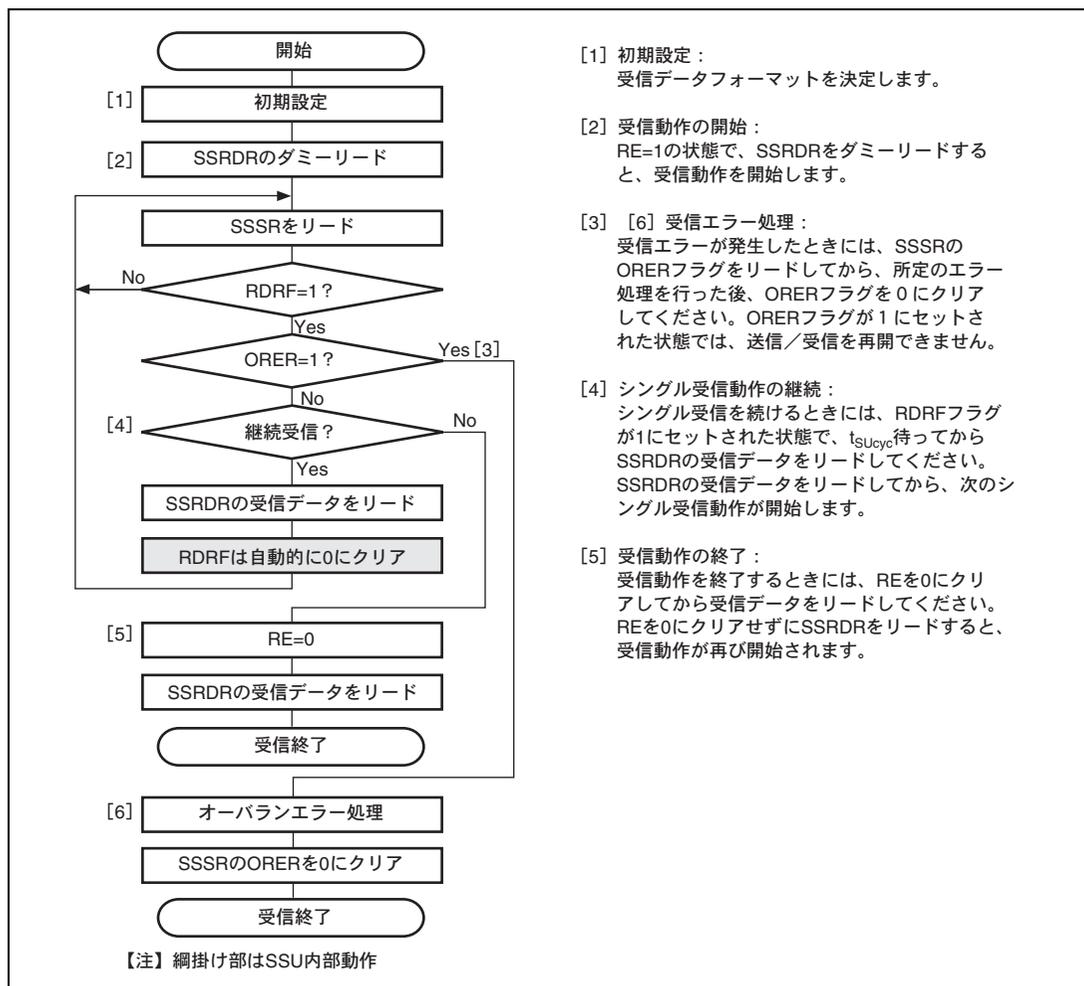


図 15.8 データ受信のフローチャート例 (SSU モード)

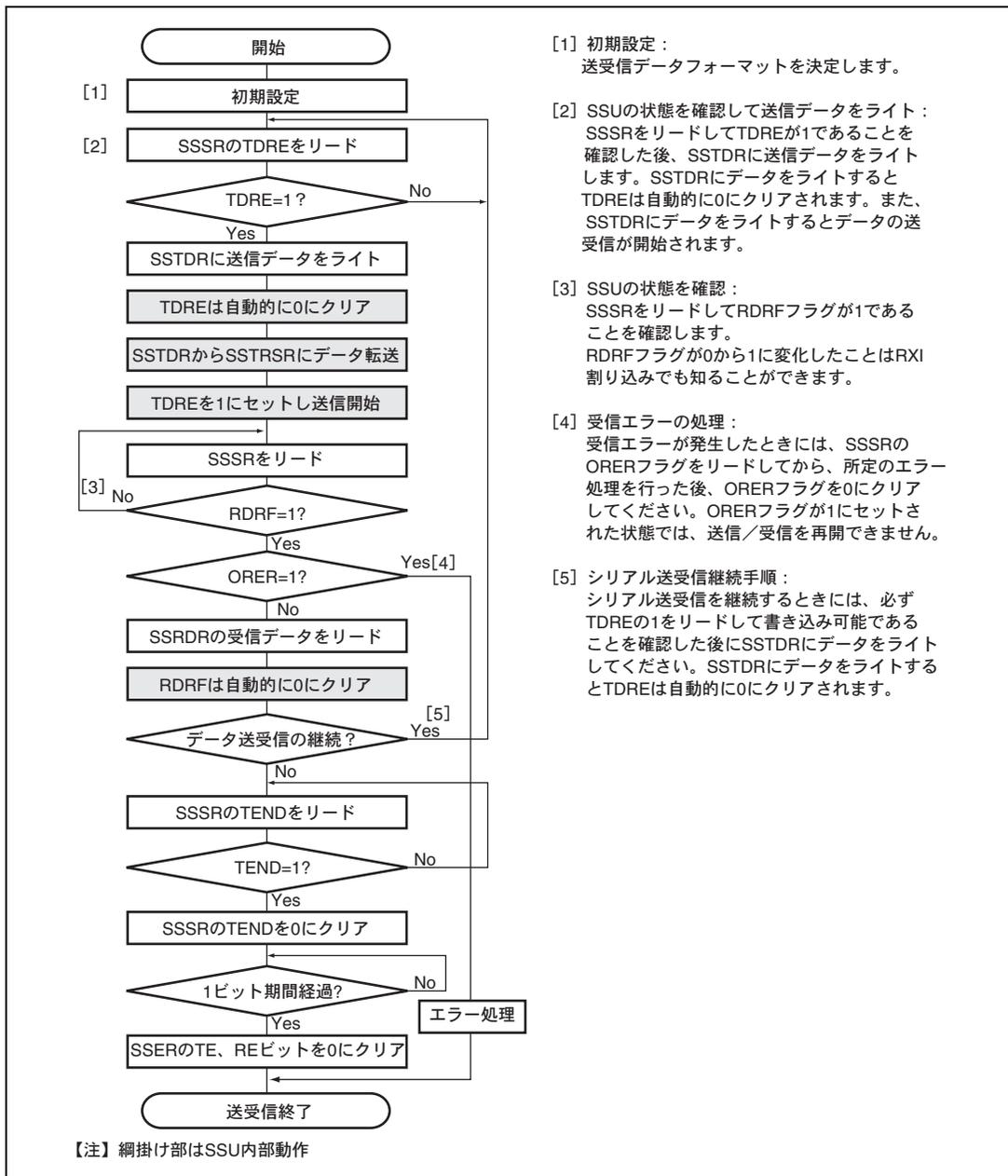
(4) データ送受信

図 15.9 にデータ送受信同時動作のフローチャートの例を示します。データ送受信は、データ送信とデータ受信の複合動作となります。データ送受信は、TE=RE=1 の状態で、SSTDR に送信データをライトすることで開始されます。

なお、送信モード (TE=1) あるいは受信モード (RE=1) から送受信モード (TE=RE=1) に切り替える場合は、一度 TE、RE を 0 にクリアしてから行ってください。また、TEND、RDRF、ORER が 0 にクリアされていることを確認した後、TE および RE を 1 にセットしてください。

RDRF=1 の状態で 8 クロック目が立ち上がると、SSSR の ORER が 1 にセットされ、オーバーランエラー (OEI) が発生し、受信を停止します。ORER=1 の状態では受信できませんので、受信を再開する場合は ORER を 0 にクリアしてください。

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)



- [1] 初期設定：
送受信データフォーマットを決定します。
- [2] SSUの状態を確認して送信データをライト：
SSSRをリードしてTDREが1であることを確認した後、SSTDRに送信データをライトします。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。また、SSTDRにデータをライトするとデータの送受信が開始されます。
- [3] SSUの状態を確認：
SSSRをリードしてRDRFフラグが1であることを確認します。
RDRFフラグが0から1に変化したことはRXI割り込みでも知ることができます。
- [4] 受信エラーの処理：
受信エラーが発生したときには、SSSRのORERフラグをリードしてから、所定のエラー処理を行った後、ORERフラグを0にクリアしてください。ORERフラグが1にセットされた状態では、送信/受信を再開できません。
- [5] シリアル送受信継続手順：
シリアル送受信を継続するときには、必ずTDREの1をリードして書き込み可能であることを確認した後にSSTDRにデータをライトしてください。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。

図 15.9 データ送受信同時動作のフローチャート例 (SSU モード)

15.4.6 $\overline{\text{SCS}}$ 端子制御とコンフリクトエラー

SSCRH の CSS1、CSS0=10、SSCRL の SSUMS=0 に設定した場合、SSCRH の MSS を 1 にセットしてからシリアル転送を開始する前と転送終了後に $\overline{\text{SCS}}$ 端子は入力 (Hi-Z) となり、コンフリクトエラーを検出します。この期間に $\overline{\text{SCS}}$ 端子から Low レベルが入力されるとコンフリクトエラーとなり、SSSR の CE がセットされ、MSS はクリアされます。

【注】 コンフリクトエラーがセットされた状態では、以後の送信/受信動作はできません。送信/受信を開始する前には、必ず CE を 0 にクリアしてください。

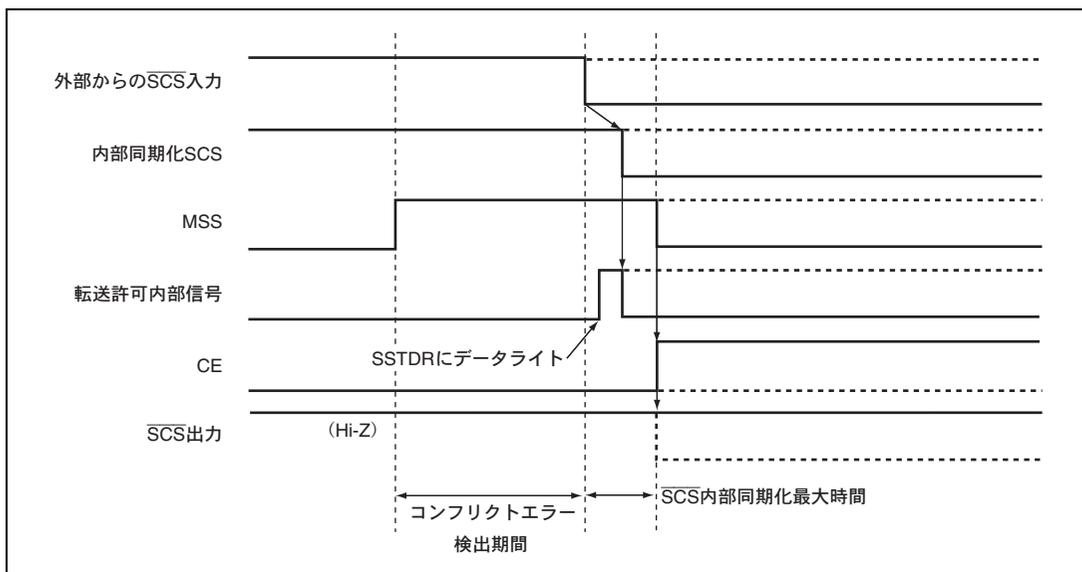


図 15.10 コンフリクトエラー検出タイミング (転送前)

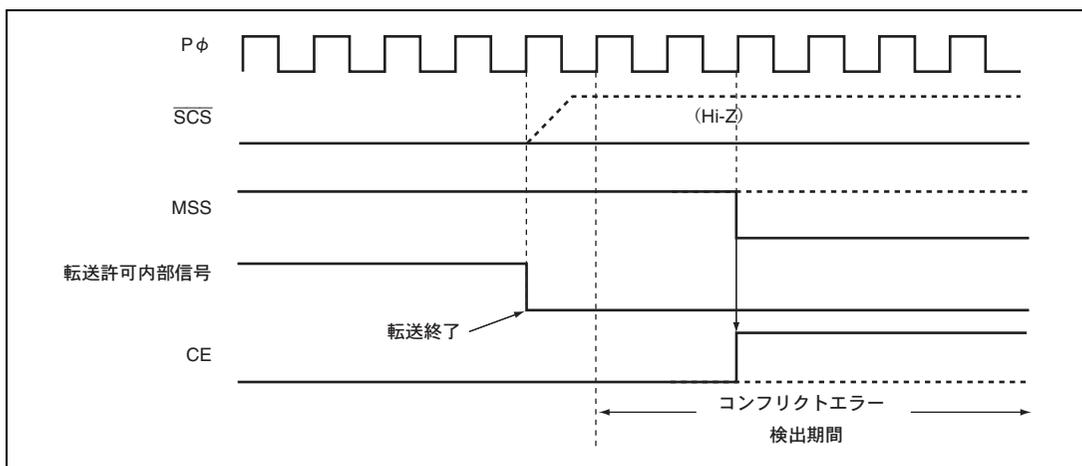


図 15.11 コンフリクトエラー検出タイミング (転送終了後)

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.4.7 クロック同期式通信モード

クロック同期式通信モードは、クロックライン (SSCK)、データ入力ライン (SSI)、データ出力ライン (SSO) の3本のバスを使用してデータ通信を行います。

(1) クロック同期式通信モードの初期設定

クロック同期式通信モードの初期設定例を図 15.12 に示します。データの送信/受信前には、まず SSER の TE および RE を 0 にクリアして初期設定を行ってください。

【注】 動作モード、通信フォーマットを変更する場合は、必ず TE および RE を 0 にクリアしてから行ってください。TE を 0 にクリアすると TDRE は 1 にセットされますが、RE を 0 にクリアしても RDRF、ORER の各フラグおよび SSRDR の内容は保持されていますので注意してください。

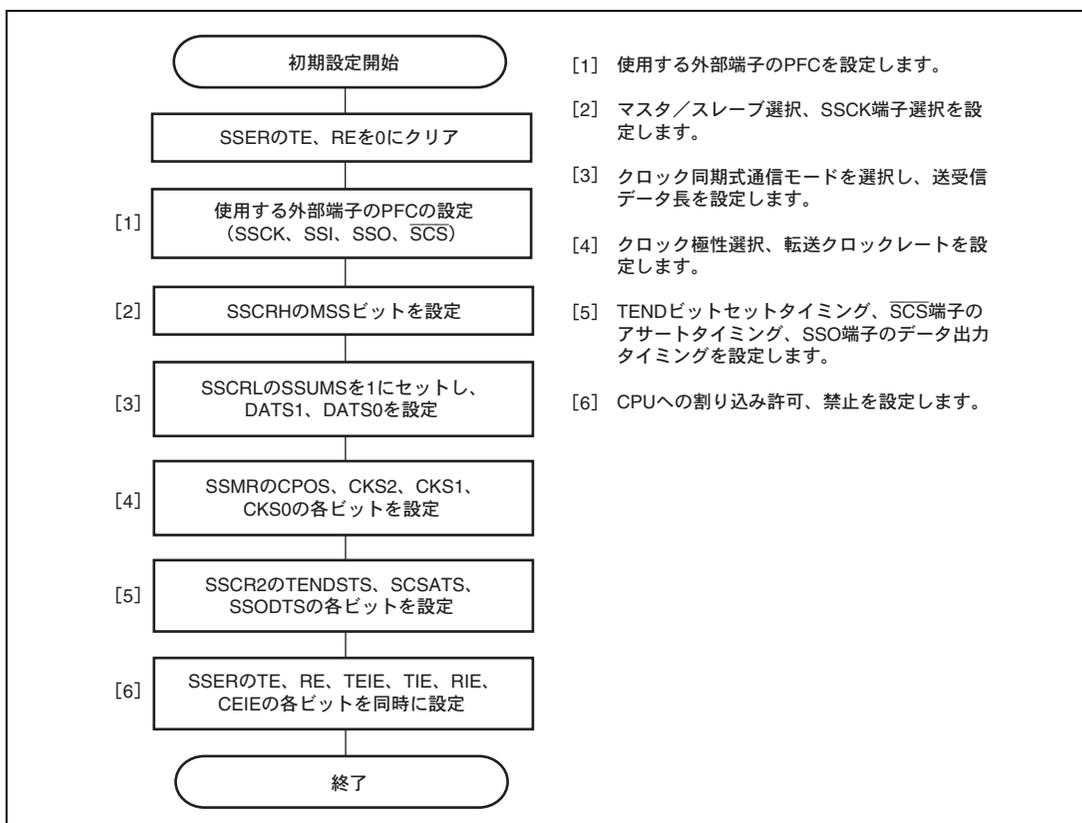


図 15.12 クロック同期式通信モードの初期設定例

(2) データ送信

図 15.13 に送信時の動作例を、図 15.14 にデータ送信のフローチャートの例を示します。データ送信時にクロック同期式通信モードでは以下のように動作します。

SSU をマスタデバイスに設定すると、転送クロックとデータを出力します。SSU をスレーブデバイスに設定し、SSCK 端子から転送クロックが入力されると、この転送クロックに同期してデータを出力します。

SSU は、SSER の TE を 1 にセットした後、SSTDR に送信データをライトすると、自動的に SSSR の TDRE が 0 にクリアされ、SSTDR から SSTRSR にデータが転送されます。その後、TDRE を 1 にセットして送信を開始します。このとき、SSER の TIE が 1 にセットされていると TXI 割り込み要求を発生します。

TDRE=0 の状態で 1 フレームのデータ転送が終了すると、SSTDR から SSTRSR にデータが転送され、次のフレームの送信を開始します。TDRE=1 の状態で 8 ビット目が送出されると、SSSR の TEND が 1 にセットされ、状態を保持します。このとき SSER の TEIE が 1 にセットされていると TEI 割り込み要求を発生します。

なお、SSSR の ORER が 1 にセットされた状態では送信は行えません。送信の前に ORER が 0 にクリアされていることを確認してください。

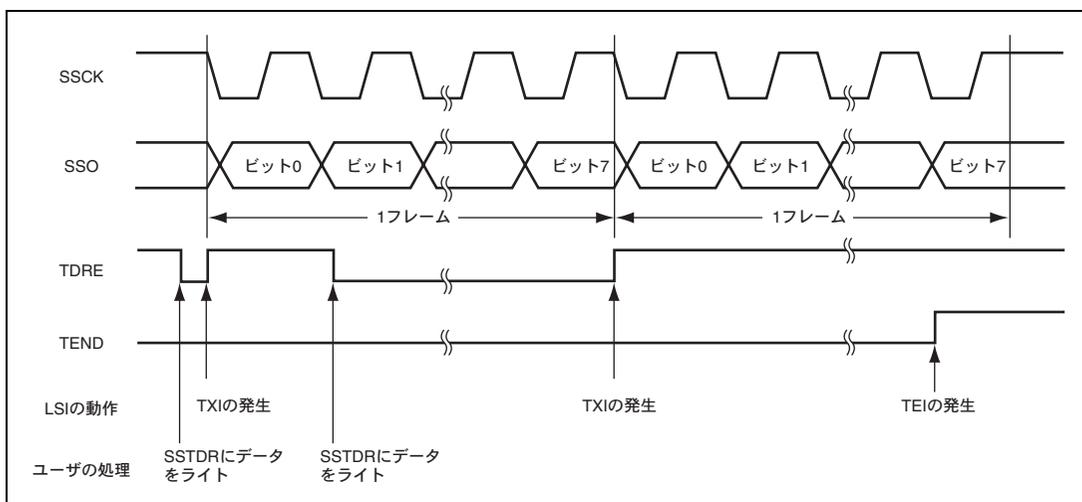
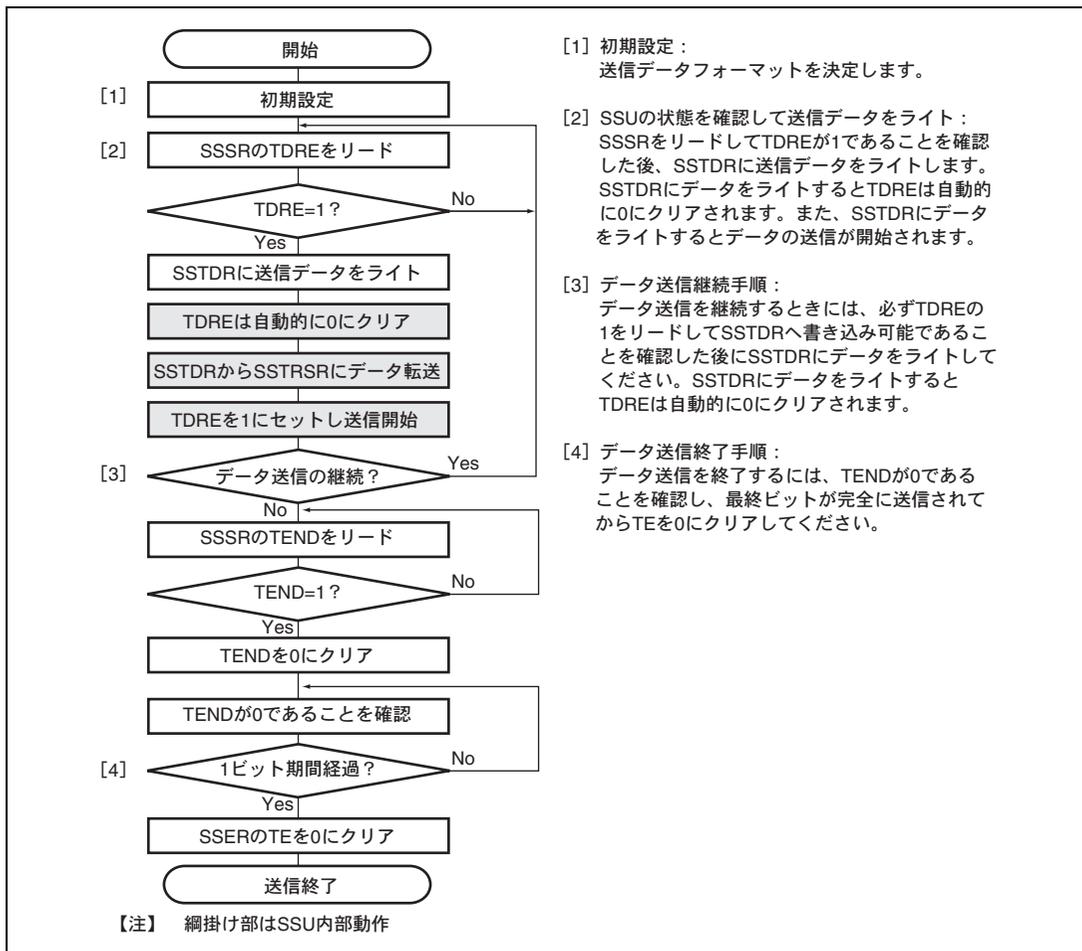


図 15.13 送信時の動作例 (クロック同期式通信モード)

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)



- [1] 初期設定：
送信データフォーマットを決定します。
- [2] SSUの状態を確認して送信データをライト：
SSSRをリードしてTDREが1であることを確認した後、SSTDRに送信データをライトします。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。また、SSTDRにデータをライトするとデータの送信が開始されます。
- [3] データ送信継続手順：
データ送信を継続するときには、必ずTDREの1をリードしてSSTDRへ書き込み可能であることを確認した後にSSTDRにデータをライトしてください。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。
- [4] データ送信終了手順：
データ送信を終了するには、TENDが0であることを確認し、最終ビットが完全に送信されてからTEを0にクリアしてください。

図 15.14 データ送信のフローチャート例 (クロック同期式通信モード)

(3) データ受信

図 15.15 に受信時の動作例を、図 15.16 にデータ受信のフローチャートの例を示します。データ受信時に SSU は以下のように動作します。

SSU は、SSER の RE を 1 にセットすると受信動作を開始します。

SSU をマスタデバイスに設定すると、転送クロックを出力し、受信データを入力します。スレーブデバイスに設定すると、SSCK 端子から転送クロックが入力されると、この転送クロックに同期して受信データを入力します。

1 フレームのデータを受信した後は、SSSR の RDRF が 1 にセットされ、SSRDR に受信データが格納されます。このとき、SSER の RIE が 1 にセットされていると RXI 割り込み要求が発生します。SSRDR をリードすると自動的に RDRF は 0 にクリアされます。

SSU をスレーブに設定し、連続受信する場合は、次の受信を開始する前に SSRDR をリードしてください。SSRDR をリードして RDRF が 0 にクリアされる前に次の受信が開始された場合、以降のデータは保証されません。

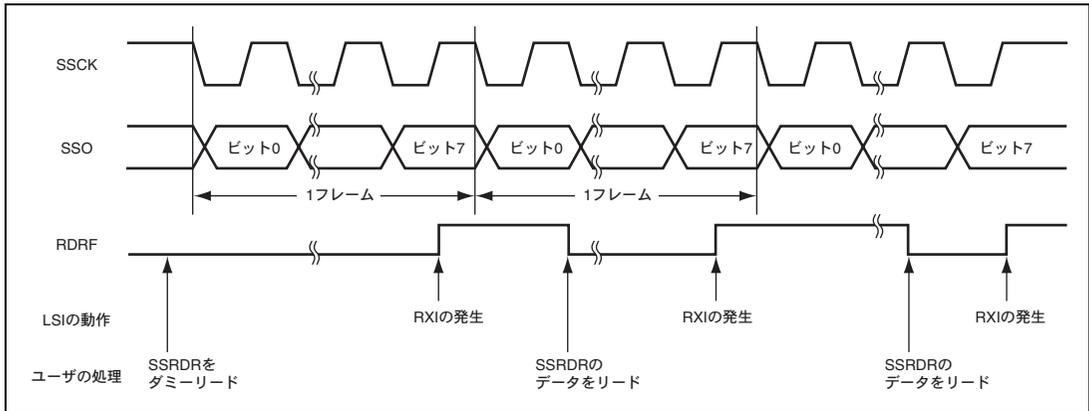


図 15.15 受信時の動作例 (クロック同期式通信モード)

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

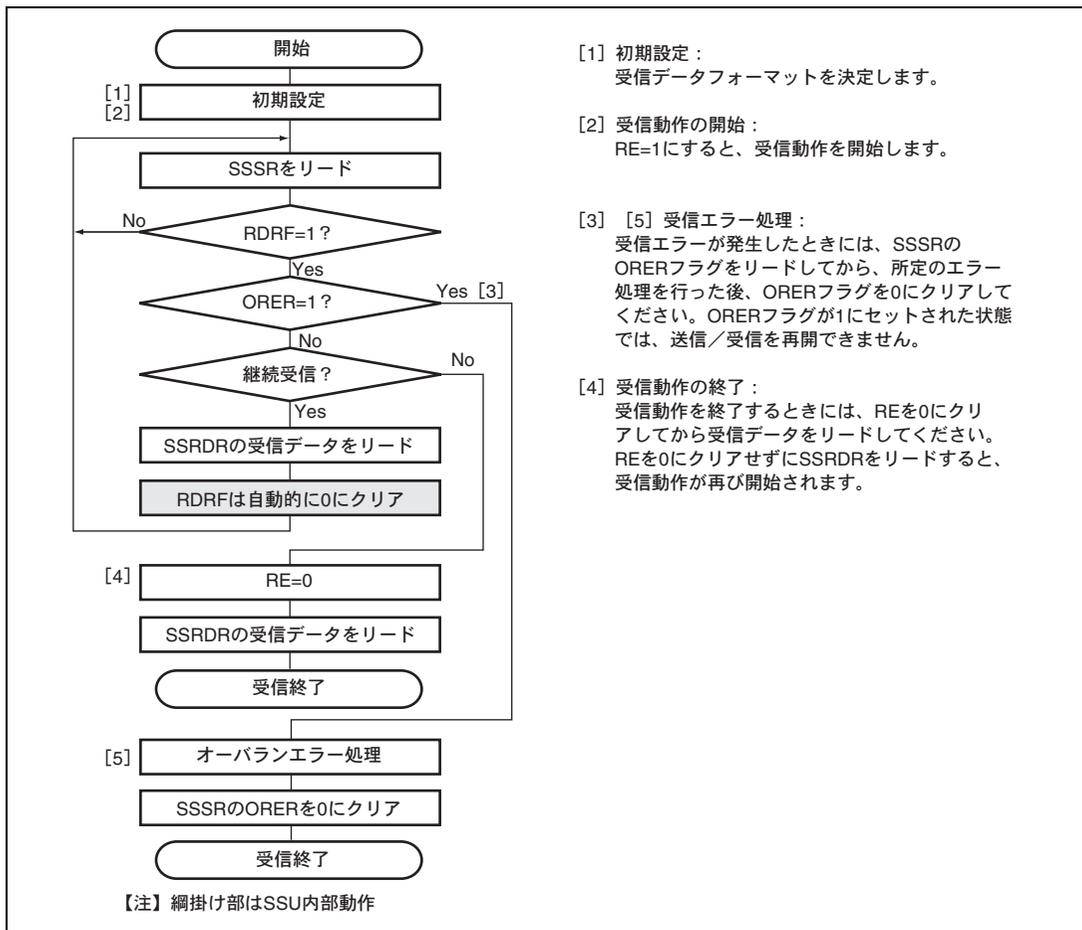


図 15.16 データ受信のフローチャート例 (クロック同期式通信モード)

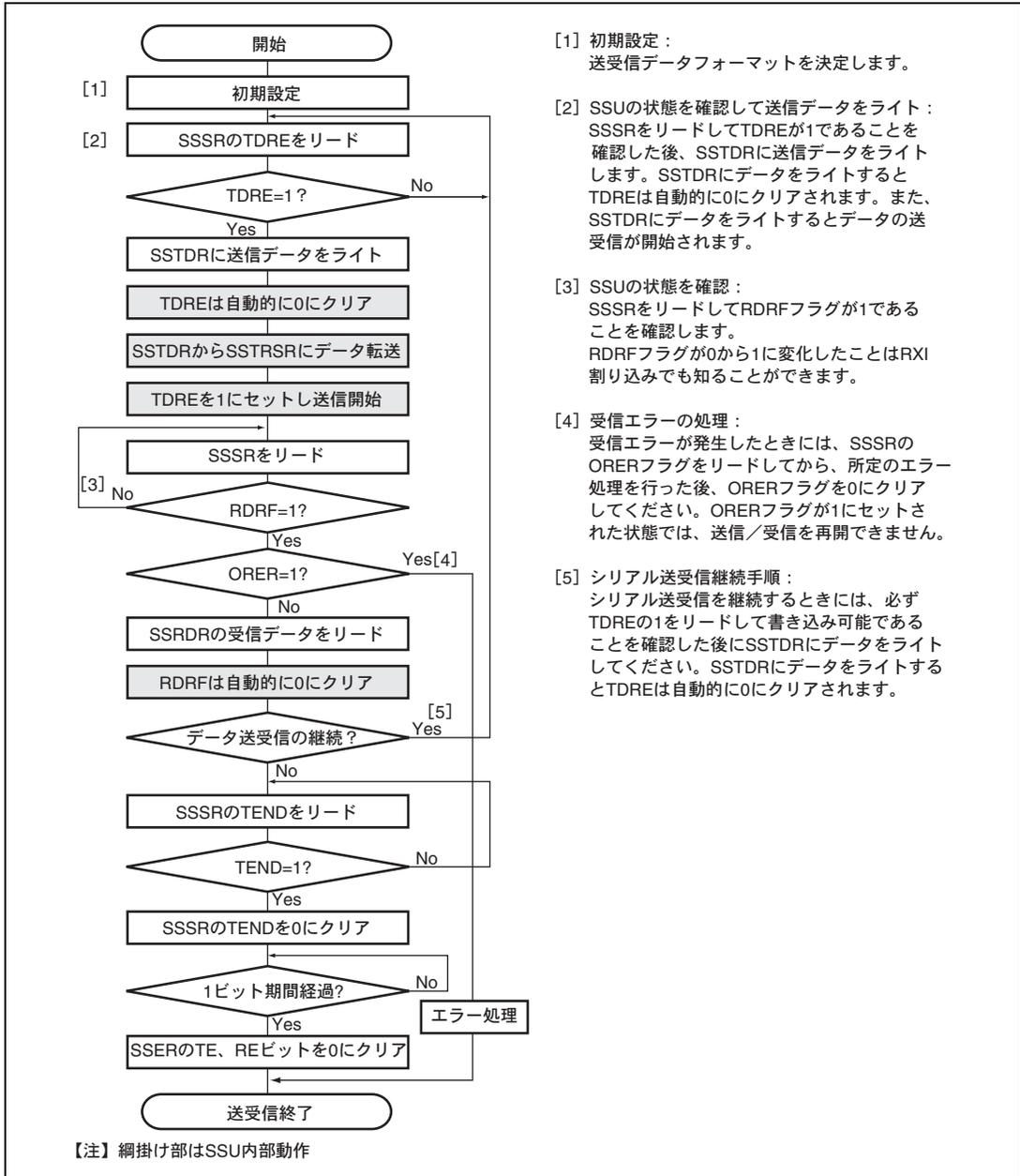
(4) データ送受信

図 15.17 にデータ送受信同時動作のフローチャートの例を示します。データ送受信は、データ送信とデータ受信の複合動作となります。データ送受信は、TE=RE=1 の状態で、SSTDR に送信データをライトすることで開始されます。

なお、送信モード (TE=1) あるいは受信モード (RE=1) から送受信モード (TE=RE=1) に切り替える場合は、一度 TE、RE を 0 にクリアしてから行ってください。また、TEND、RDRF、ORER が 0 にクリアされていることを確認した後、TE および RE を 1 にセットしてください。

RDRF=1 の状態で 8 クロック目が立ち上がると、SSSR の ORER が 1 にセットされ、オーバランエラー (OEI) が発生し、受信を停止します。ORER=1 の状態では受信できませんので、受信を再開する場合は ORER を 0 にクリアしてください。

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)



- [1] 初期設定：
送受信データフォーマットを決定します。
- [2] SSUの状態を確認して送信データをライト：
SSSRをリードしてTDREが1であることを確認した後、SSTDRに送信データをライトします。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。また、SSTDRにデータをライトするとデータの送受信が開始されます。
- [3] SSUの状態を確認：
SSSRをリードしてRDRFフラグが1であることを確認します。
RDRFフラグが0から1に変化したことはRXI割り込みでも知ることができます。
- [4] 受信エラーの処理：
受信エラーが発生したときには、SSSRのORERフラグをリードしてから、所定のエラー処理を行った後、ORERフラグを0にクリアしてください。ORERフラグが1にセットされた状態では、送信/受信を再開できません。
- [5] シリアル送受信継続手順：
シリアル送受信を継続するときには、必ずTDREの1をリードして書き込み可能であることを確認した後にSSTDRにデータをライトしてください。SSTDRにデータをライトするとTDREは自動的に0にクリアされます。

図 15.17 データ送受信同時動作のフローチャート例 (クロック同期式通信モード)

15. シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)

15.5 SSU の割り込み要因と DTC

SSU の割り込み要求には、オーバランエラー、コンフリクトエラー、受信データフル、送信データエンプティ、送信終了割り込みがあります。また、受信データフル、送信データエンプティの割り込み要求で DTC を起動しデータ転送を行うことができます。

オーバランエラー、コンフリクトエラーの割り込み要求が SSERI、送信データエンプティ、送信終了の割り込み要求が SSTXI のベクタアドレスに割り付けられているため、フラグによる要因の判別が必要です。表 15.8 に割り込み要因を示します。

表 15.8 の割り込み条件が成立すると、割り込み要求が発生します。CPU または DTC によるデータ転送で割り込み要因をクリアしてください。

表 15.8 SSU 割り込み要因

名称	割り込み要因	略称	割り込み条件	DTC の起動
SSERI	オーバランエラー	SSOEI	(RIE=1) ・ (ORER=1)	—
	コンフリクトエラー	SSCEI	(CEIE=1) ・ (CE=1)	—
SSRXI	受信データフル	SSRXI	(RIE=1) ・ (RDRF=1)	○
SSTXI	送信データエンプティ	SSTXI	(TIE=1) ・ (TDRE=1)	○
	送信終了	SSTEI	(TEIE=1) ・ (TEND=1)	—

15.6 使用上の注意事項

15.6.1 モジュールスタンバイモードの設定

SSU は、スタンバイコントロールレジスタにより、本モジュールの動作禁止/許可を設定することが可能です。初期値では、SSU の動作は停止します。モジュールスタンバイモードを解除することにより、レジスタのアクセスが可能になります。詳細は、「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

15.6.2 SSTDR、SSRDR レジスタのアクセス

SSCRL レジスタの DATS ビットで設定されて有効となる SSTDR、SSRDR 以外はアクセスしないでください。アクセスした場合、その後の送信および受信動作が正常に行われない場合があります。

15.6.3 SSU スレープモードにおける連続送受信時の注意事項

SSU スレープモードで連続送受信時は、1 フレームごとに $\overline{\text{SCS}}$ 端子をネゲート（ハイレベル）してください。1 フレームを超えて $\overline{\text{SCS}}$ 端子をアサート（ローレベル）した場合は、正しく送受信ができません。

15.6.4 SSU モードでのスレープ受信動作時の注意事項

SSU モードのスレープ受信に設定し、連続受信する場合は、次の受信を開始する前に（外部に接続したマスタデバイスが次の送信を開始する前に）SS 受信データレジスタ（SSRDR）をリードしてください。SS ステータスレジスタ（SSSR）の受信データフル（RDRF）ビットが 1 にセットされてから SSRDR をリードする前に次の受信が開始され、1 フレーム受信完了前に SSRDR をリードすると、受信完了後に SSSR のコンフリクトエラー/インコンプリクトエラーで（CE）ビットが 1 にセットされます。また、RDRF が 1 にセットされてから SSRDR をリードする前に次の受信が開始され、1 フレーム受信完了後までに SSRDR をリードしなかった場合は、SSSR の CE ビットもオーバランエラー（ORER）ビットもセットされませんが、受信データは破棄されます。

なお、本注意事項は、SSU モードでのスレープ送受信同時動作やクロック同期式モードでは該当しません。

15.6.5 SSU モードでのマスタ送信、マスタ受信の注意事項

SSU モードのマスタ送信またはマスタ送受信動作を行う場合は、以下のいずれかで動作させてください。

- SSSR レジスタの TDRE フラグが 1 にセットされた後、最後の 1 つ前のビット送信開始までに SSTDR に次の送信データを格納してください。
- SSSR レジスタの TEND フラグが 1 にセットされたことを確認してから SSDTR に次の送信データを格納してください。
- SSCRL レジスタを TENDSTS=0、または TENDSTS=1 かつ SCSATS=1 の設定で仕様してください。

15.6.6 DTC 転送を行うときの注意事項

SSTXI を起動要因として DTC 転送を行い、転送カウンタが H'0000 になったとき、TDRE のクリアは行われませんが通信は開始されます。

SSTXI 割り込みでフラグクリアを行う場合は割り込み処理の最初に行ってください。

ただし、DTC の転送カウンタの初期値を H'0001 に設定する場合と DIESEL を 1 に設定する場合は、SSTXI 割り込み処理内でフラグクリアを行わないでください。割り込み処理内でフラグクリアを行った場合、SSU が再通信を行う可能性があります。

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

I²C バスインタフェース 2 は、フィリップス社が提唱する I²C バス (Inter IC Bus) インタフェース方式に準拠しており、サブセット機能を備えています。ただし I²C バスを制御するレジスタの構成が一部フィリップス社と異なりますので注意してください。

I²C バスインタフェース 2 のブロック図を図 16.1 に、入出力端子の外部回路接続例を図 16.2 に示します。

16.1 特長

- I²C バスフォーマットまたはクロック同期式シリアルフォーマットを選択可能
- 連続送信/受信可能
シフトレジスタ、送信データレジスタ、受信データレジスタがそれぞれ独立しているため、連続送信/受信が可能
- モジュールスタンバイモードの設定が可能

I²C バスフォーマット

- マスタモードでは開始条件、停止条件の自動生成
- 受信時、アクノリッジの出力レベルを選択可能
- 送信時、アクノリッジビットを自動ロード
- ビット同期機能内蔵
マスタモードではビットごとに SCL の状態をモニタして自動的に同期を取ります。転送準備ができていない場合には、SCL を Low レベルにして待機させます。
- 割り込み要因：6種類
送信データエンプティ (スレープアドレス一致時を含む)、送信終了、受信データフル (スレープアドレス一致時を含む)、アービトレーションロスト、NACK 検出、停止条件検出
送信データエンプティ要求、受信データフル要求により、データトランスファコントローラ (DTC) を起動させてデータ転送を行うことができます。
- バスを直接駆動可能
SCL、SDA の 2 端子は、バス駆動機能選択時 NMOS オープンドレイン出力

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

クロック同期式シリアルフォーマット

- 割り込み要因：4種類

送信データエンプティ、送信終了、受信データフル、オーバランエラー

送信データエンプティ要求、受信データフル要求により、データトランスファコントローラ (DTC) を起動させてデータ転送を行うことができます。

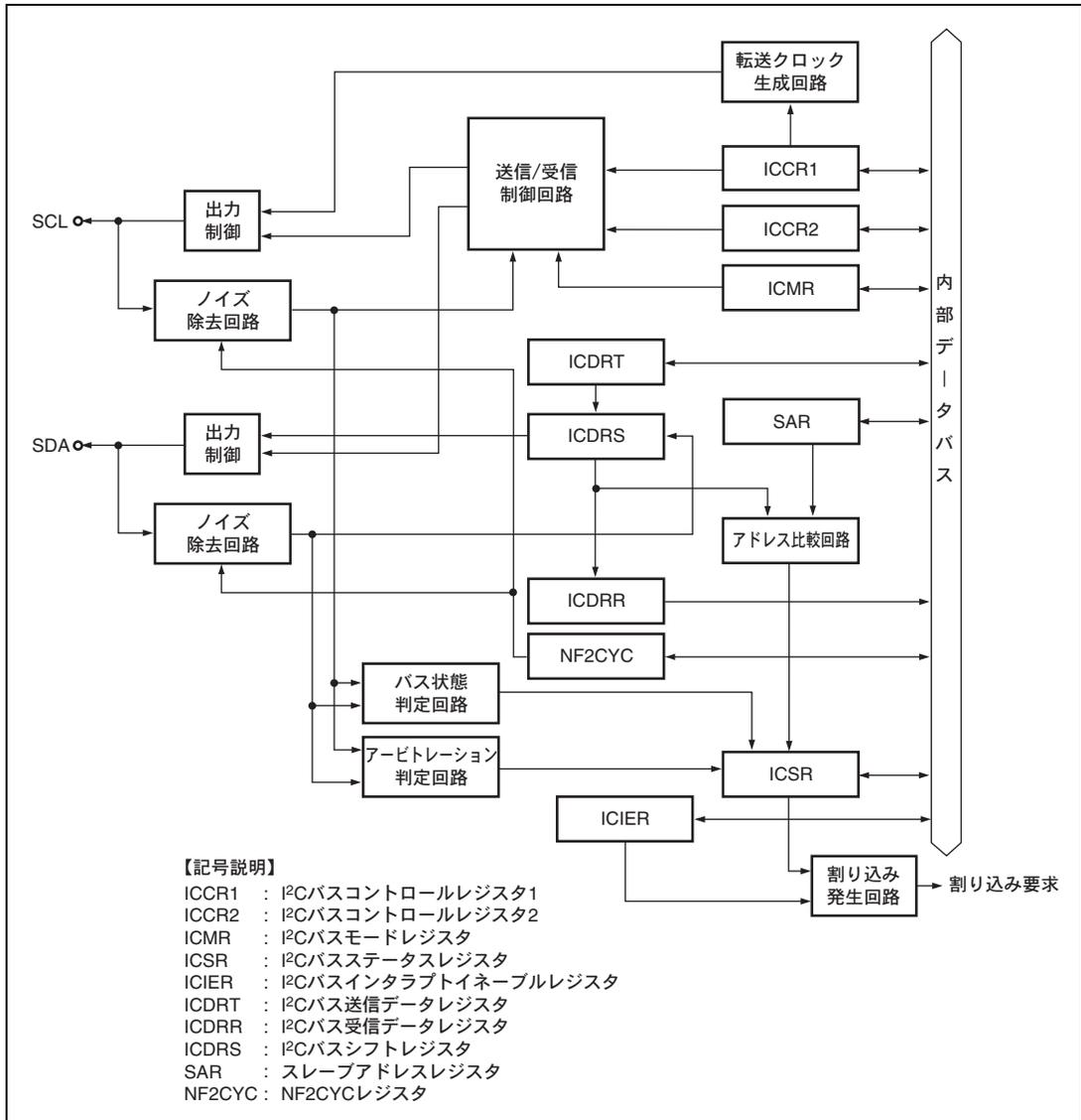


図 16.1 I²C バスインタフェース 2 のブロック図

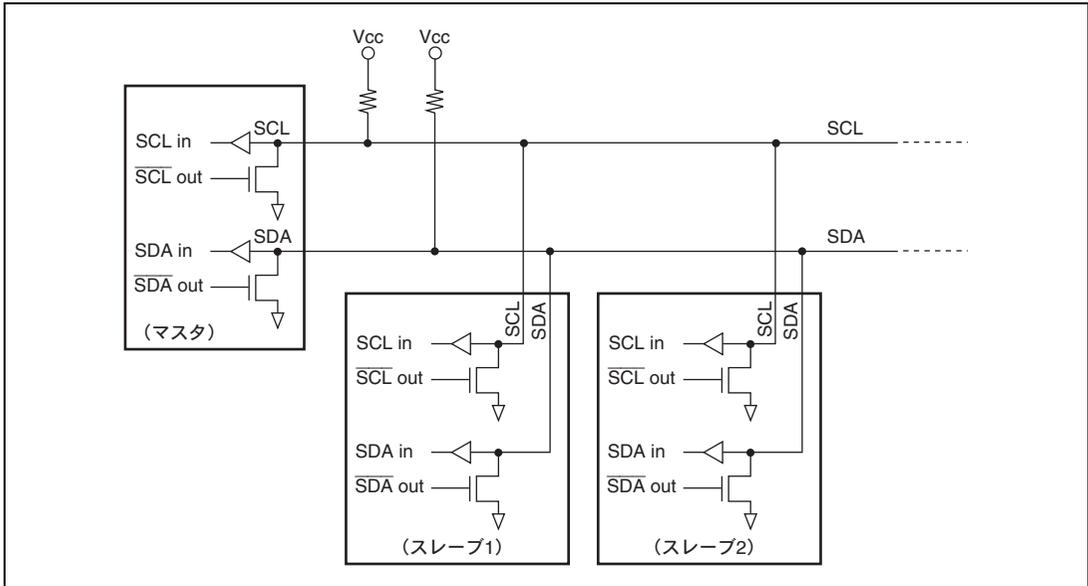


図 16.2 入出力端子の外部回路接続例

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

16.2 入出力端子

I²C バスインタフェース 2 で使用する端子構成を表 16.1 に示します。

表 16.1 端子構成

名称	端子名	入出力	機能
シリアルクロック端子	SCL	入出力	I ² C シリアルクロック入出力端子
シリアルデータ端子	SDA	入出力	I ² C シリアルデータ入出力端子

16.3 レジスタの説明

I²C バスインタフェース 2 には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 16.2 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
I ² C バスコントロールレジスタ 1	ICCR1	R/W	H'00	H'FFFFCD80	8
I ² C バスコントロールレジスタ 2	ICCR2	R/W	H'7D	H'FFFFCD81	8
I ² C バスモードレジスタ	ICMR	R/W	H'38	H'FFFFCD82	8
I ² C バスインタラプトイネーブルレジスタ	ICIER	R/W	H'00	H'FFFFCD83	8
I ² C バスステータスレジスタ	ICSR	R/W	H'00	H'FFFFCD84	8
スレープアドレスレジスタ	SAR	R/W	H'00	H'FFFFCD85	8
I ² C バス送信データレジスタ	ICDRT	R/W	H'FF	H'FFFFCD86	8
I ² C バス受信データレジスタ	ICDRR	R/W	H'FF	H'FFFFCD87	8
NF2CYC レジスタ	NF2CYC	R/W	H'00	H'FFFFCD88	8

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

16.3.1 I²C バスコントロールレジスタ 1 (ICCR1)

ICCR1 は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、I²C バスインタフェース 2 の動作/停止、送信/受信制御、マスタモード/スレーブモード、送信/受信、マスタモード転送クロック周波数の選択を行います。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	ICE	RCVD	MST	TRS	CKS[3:0]			
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	ICE	0	R/W	I ² C バスインタフェース 2 イネーブル 0: 本モジュールは機能停止状態 1: 本モジュールは転送動作可能状態 (SCL/SDA はバス駆動状態)
6	RCVD	0	R/W	受信ディセーブル TRS=0 の状態で ICDRR のリードなしの連続受信動作について許可/禁止を設定します。マスタ受信モードで ICDRR の読み出し処理を SCL の 8 クロックの立ち上がりまでにできない場合は、RCVD=1 に設定して 1 バイトごとの受信を行ってください。 0: 連続受信動作の許可 1: 連続受信動作の禁止
5 4	MST TRS	0 0	R/W R/W	マスタ/スレーブ選択 送信/受信選択 I ² C バスフォーマットのマスタモードでバス競合負けをすると、MST、TRS ともにハードウェアによってリセットされてスレーブ受信モードに変わります。なお TRS の変更は転送フレーム間で行ってください。 また、スレーブ受信モードで開始条件後の 7 ビットが SAR に設定したスレーブアドレスと一致し、8 ビット目が 1 の場合、TRS が自動的に 1 にセットされます。クロック同期式シリアルフォーマットのマスタ受信モードでオーバーランエラーが発生した場合、MST は 0 にクリアされ、スレーブ受信モードに変わります。 MST と TRS との組み合わせにより、以下の動作モードになります。またクロック同期式シリアルフォーマットを選択した場合、MST=1 のとき、クロック出力となります。 00: スレーブ受信モード 01: スレーブ送信モード 10: マスタ受信モード 11: マスタ送信モード
3~0	CKS[3:0]	0000	R/W	転送クロック選択 3~0 マスタモードのとき、必要な転送レート (表 16.3 参照) にあわせて設定してください。スレーブモードでは送信モード時のデータセットアップ時間の確保に使用されます。この時間は CKS3=0 のとき 10tpcyc、CKS3=1 のとき 20tpcyc となります (tpcyc は Pφ 周期を表します)。

表 16.3 転送レート

ビット3 CKS3	ビット2 CKS2	ビット1 CKS1	ビット0 CKS0	クロック	転送レート					
					Pφ=10MHz	Pφ=16MHz	Pφ=20MHz	Pφ=25MHz	Pφ=33MHz	Pφ=40MHz
0	0	0	0	Pφ/28	357kHz	571kHz	714kHz	893kHz	1.18MHz	1.43MHz
			1	Pφ/40	250kHz	400kHz	500kHz	625kHz	825kHz	1.00MHz
		1	0	Pφ/48	208kHz	333kHz	417kHz	521kHz	688kHz	833kHz
			1	Pφ/64	156kHz	250kHz	313kHz	391kHz	516kHz	625kHz
	1	0	0	Pφ/80	125kHz	200kHz	250kHz	313kHz	413kHz	500kHz
			1	Pφ/100	100kHz	160kHz	200kHz	250kHz	330kHz	400kHz
		1	0	Pφ/112	89.3kHz	143kHz	179kHz	223kHz	295kHz	357kHz
			1	Pφ/128	78.1kHz	125kHz	156kHz	195kHz	258kHz	313kHz
1	0	0	0	Pφ/112	89.3kHz	143kHz	179kHz	223kHz	295kHz	357kHz
			1	Pφ/160	62.5kHz	100kHz	125kHz	156kHz	206kHz	250kHz
		1	0	Pφ/192	52.1kHz	83.3kHz	104kHz	130kHz	172kHz	208kHz
			1	Pφ/256	39.1kHz	62.5kHz	78.1kHz	97.7kHz	129kHz	156kHz
	1	0	0	Pφ/320	31.3kHz	50.0kHz	62.5kHz	78.1kHz	103kHz	125kHz
			1	Pφ/400	25.0kHz	40.0kHz	50.0kHz	62.5kHz	82.5kHz	100kHz
		1	0	Pφ/448	22.3kHz	35.7kHz	44.6kHz	55.8kHz	73.7kHz	89.3kHz
			1	Pφ/512	19.5kHz	31.3kHz	39.1kHz	48.8kHz	64.5kHz	78.1kHz

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

16.3.2 I²C バスコントロールレジスタ 2 (ICCR2)

ICCR2 は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、開始／停止条件発行、SDA 端子の操作、SCL 端子のモニタ、I²C のコントロール部のリセットを制御します。

ビット：	7	6	5	4	3	2	1	0
	BBSY	SCP	SDAO	SDAOP	SCLO	-	IICRST	-
初期値：	0	1	1	1	1	1	0	1
R/W：	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	BBSY	0	R/W	<p>バスビジー</p> <p>I²C バスの占有／解放状態を示すフラグ機能とマスタモードの開始／停止条件発行機能の 2 つがあります。クロック同期式シリアルフォーマットの場合、本ビットをリードすると常に 0 が読み出されます。I²C バスフォーマットの場合、SCL=High レベルの状態では SDA が High レベルから Low レベルに変化すると、開始条件が発行されたことと認識して 1 にセットされます。SCL=High レベルの状態では SDA が Low レベルから High レベルに変化すると、停止条件が発行されたことと認識して 0 にクリアされます。開始条件を発行する場合は BBSY に 1、SCP に 0 を同時にライトします。開始条件再送時も同様に行います。停止条件の発行は BBSY に 0、SCP に 0 を同時にライトすることで行います。</p>
6	SCP	1	R/W	<p>開始／停止条件発行禁止ビット</p> <p>SCP ビットはマスタモードで開始条件／停止条件の発行を制御します。開始条件を発行する場合、BBSY に 1、SCP に 0 を同時にライトします。開始条件の再送信時も同様に行います。停止条件の発行は BBSY に 0、SCP に 0 を同時にライトすることで行います。本ビットはリードすると常に 1 が読み出されます。1 をライトしてもデータは格納されません。</p>
5	SDAO	1	R/W	<p>SDA 出力値制御</p> <p>SDAO は SDA の出力レベルを変更する場合に、ビット 4 の SDAOP と組み合わせて使用します。なお本ビットの操作は転送中に行わないでください。</p> <p style="margin-left: 20px;">0：リード時、SDA 端子出力が Low レベル ライト時、SDA 端子出力を Low レベルに変更</p> <p style="margin-left: 20px;">1：リード時、SDA 端子出力が High レベル ライト時、SDA 端子出力を Hi-Z に変更 (外部プルアップ抵抗により High レベル出力)</p>
4	SDAOP	1	R/W	<p>SDAO ライトプロテクト</p> <p>SDAO ビット書き換えによる SDA 端子の出力レベルの変更を制御します。出力レベルを変更する場合には SDAO に 0 かつ SDAOP に 0、または SDAO に 1 かつ SDAOP に 0 をライトします。本ビットはリードすると常に 1 が読み出されます。</p>
3	SCLO	1	R	<p>SCLO は SCL の出力レベルをモニタします。リード時に SCLO が 1 の場合 SCL 端子出力は High レベル、SCLO が 0 の場合 SCL 端子出力は Low レベルとなります。</p>

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
2	—	1	R	リザーブビット 読み出すと常に1が読み出されます。書き込む値も常に1にしてください。
1	IICRST	0	R/W	IIC コントロール部リセット IICRST は I ² C のレジスタを除くコントロール部をリセットします。I ² C の動作中に通信不具合等によりハングアップしたとき、IICRST ビットを1にセットすると、I ² C の一部のレジスタとコントロール部をリセットすることができます。
0	—	1	R	リザーブビット 読み出すと常に1が読み出されます。書き込む値も常に1にしてください。

16.3.3 I²C バスモードレジスタ (ICMR)

ICMR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、MSB ファースト/LSB ファーストの選択、転送ビット数の選択を行います。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	MLS	-	-	-	BCWP	BC[2:0]		
初期値:	0	0	1	1	1	0	0	0
R/W:	R/W	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	MLS	0	R/W	MSB ファースト/LSB ファースト選択 0: MSB ファースト 1: LSB ファースト I ² C バスフォーマットで使用するときは0に設定してください。
6	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
5, 4	—	すべて1	R	リザーブビット 読み出すと常に1が読み出されます。書き込む値も常に1にしてください。
3	BCWP	1	R/W	BC ライトプロテクト BC2~BC0 の書き込みを制御します。BC2~BC0 を書き換える場合は、本ビットを0に設定してください。なおクロック同期式シリアルフォーマットではBCの書き換えは行わないでください。 0: ライト時、BC2~BC0 の値を設定 1: リード時、常に1をリード ライト時、BC2~BC0 設定値は無効

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明																		
2~0	BC[2:0]	000	R/W	<p>ビットカウンタ 2~0</p> <p>次に転送するデータのビット数を指定します。リードすると残りの転送ビット数を知ることができます。I²C バスフォーマットでは、データにアクリッジ 1 ビットが加算されて転送されます。設定は転送フレーム間で行ってください。また、000 以外の値を設定する場合は、SCL が Low 状態で行ってください。これらのビットはアクリッジを含むデータ転送終了後、自動的に 000 に戻ります。また、停止条件検出後は自動的に 111 になります。本ビットは、パワーオンリセット、スタンバイモード、ICCR2 の IICRST に 1 をセットすることによりクリアされます。クロック同期式シリアルフォーマットを選択した場合は書き換えしないでください。</p> <table border="0"> <tr> <td>I²C バスフォーマット</td> <td>クロック同期式シリアルフォーマット</td> </tr> <tr> <td>000 : 9 ビット</td> <td>000 : 8 ビット</td> </tr> <tr> <td>001 : 2 ビット</td> <td>001 : 1 ビット</td> </tr> <tr> <td>010 : 3 ビット</td> <td>010 : 2 ビット</td> </tr> <tr> <td>011 : 4 ビット</td> <td>011 : 3 ビット</td> </tr> <tr> <td>100 : 5 ビット</td> <td>100 : 4 ビット</td> </tr> <tr> <td>101 : 6 ビット</td> <td>101 : 5 ビット</td> </tr> <tr> <td>110 : 7 ビット</td> <td>110 : 6 ビット</td> </tr> <tr> <td>111 : 8 ビット</td> <td>111 : 7 ビット</td> </tr> </table>	I ² C バスフォーマット	クロック同期式シリアルフォーマット	000 : 9 ビット	000 : 8 ビット	001 : 2 ビット	001 : 1 ビット	010 : 3 ビット	010 : 2 ビット	011 : 4 ビット	011 : 3 ビット	100 : 5 ビット	100 : 4 ビット	101 : 6 ビット	101 : 5 ビット	110 : 7 ビット	110 : 6 ビット	111 : 8 ビット	111 : 7 ビット
I ² C バスフォーマット	クロック同期式シリアルフォーマット																					
000 : 9 ビット	000 : 8 ビット																					
001 : 2 ビット	001 : 1 ビット																					
010 : 3 ビット	010 : 2 ビット																					
011 : 4 ビット	011 : 3 ビット																					
100 : 5 ビット	100 : 4 ビット																					
101 : 6 ビット	101 : 5 ビット																					
110 : 7 ビット	110 : 6 ビット																					
111 : 8 ビット	111 : 7 ビット																					

16.3.4 I²C バスインタラプトイネーブルレジスタ (ICIER)

ICIER は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、各種割り込み要因の許可、アクノリッジの有効/無効の選択、送信アクノリッジの設定および受信アクノリッジの確認を行います。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	TIE	TEIE	RIE	NAKIE	STIE	ACKE	ACKBR	ACKBT
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	TIE	0	R/W	トランスミットインタラプトイネーブル ICSR の TDRE がセットされたとき、送信データエンプティ割り込み (IITXI) を許可/禁止します。 0: 送信データエンプティ割り込み要求 (IITXI) の禁止 1: 送信データエンプティ割り込み要求 (IITXI) の許可
6	TEIE	0	R/W	トランスミットエンドインタラプトイネーブル TEIE は、ICSR の TDRE が 1 の状態で 9 クロック目が立ち上がったとき、送信終了割り込み (IITEI) の許可/禁止を選択します。なお IITEI は、TEND を 0 にクリアするか、TEIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: 送信終了割り込み要求 (IITEI) の禁止 1: 送信終了割り込み要求 (IITEI) の許可
5	RIE	0	R/W	レシーブインタラプトイネーブル RIE は受信データが ICDRS から ICDRR に転送され、ICSR の RDRF が 1 にセットされたとき、受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可/禁止を選択します。なお IIRXI は、RDRF を 0 にクリアするか、または RIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の禁止 1: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可
4	NAKIE	0	R/W	NACK 受信インタラプトイネーブル NAKIE は、ICSR の NACKF または AL/OVE がセットされたとき、NACK 検出兼アービトレーションロスト/オーバーランエラー割り込み要求 (IINAKI) の許可/禁止を選択します。なお IINAKI は、NACKF または AL/OVE を 0 にクリアするか、NAKIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: NACK 受信割り込み要求 (IINAKI) の禁止 1: NACK 受信割り込み要求 (IINAKI) の許可
3	STIE	0	R/W	停止条件検出インタラプトイネーブル STIE は、ICSR の STOP がセットされたとき、停止条件検出割り込み要求 (IISTPI) の許可/禁止を選択します。 0: 停止条件検出割り込み要求 (IISTPI) の禁止 1: 停止条件検出割り込み要求 (IISTPI) の許可

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
2	ACKE	0	R/W	アクノリッジビット判定選択 0: 受信アクノリッジの内容を無視して連続的に転送を行う。 1: 受信アクノリッジが 1 の場合、転送を中断する。
1	ACKBR	0	R	受信アクノリッジ 送信モード時、受信デバイスから受け取ったアクノリッジビットの内容を格納しておくビットです。ライトは無効です。また本ビットは、ICCR2 の BBSY を 1 セットするとクリアされます。 0: 受信アクノリッジ=0 1: 受信アクノリッジ=1
0	ACKBT	0	R/W	送信アクノリッジ 受信モード時、アクノリッジのタイミングで送出するビットを設定します。 0: アクノリッジのタイミングで 0 を送出 1: アクノリッジのタイミングで 1 を送出

16.3.5 I²C バスステータスレジスタ (ICSR)

ICSR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、各種割り込み要求フラグおよびステータスの確認を行います。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	TDRE	TEND	RDRF	NACKF	STOP	AL/OVE	AAS	ADZ
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	TDRE	0	R/W	トランスミットデータエンプティ [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • ICDRT から ICDRS にデータ転送が行われ、ICDRT がエンプティになったとき • TRS をセットしたとき • 開始条件（再送含む）を発行したとき • スレーブモードで受信モードから送信モードになったとき [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき • ICDRT ヘデータをライトしたとき • IITXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき
6	TEND	0	R/W	トランスミットエンド [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • I²C バスフォーマットの場合、TDRE が 1 の状態で SCL の 9 クロック目が立ち上がったとき • クロック同期式シリアルフォーマットの場合、送信フレームの最終ビットを送出したとき [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき • ICDRT ヘデータをライトしたとき • IITXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき
5	RDRF	0	R/W	レシーブデータレジスタフル [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • ICDRS から ICDRR に受信データが転送されたとき [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき • ICDRR をリードしたとき • IIRXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DISEL ビットが 0 のとき

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
4	NACKF	0	R/W	<p>ノーアクノリッジ検出フラグ*</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • ICIER の ACKE=1 の状態で、送信時、受信デバイスからアクノリッジがなかったとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき
3	STOP	0	R/W	<p>停止条件検出フラグ</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • マスタモード時、フレームの転送の完了後に停止条件を検出したとき • スレーブモード時、開始条件検出後の第 1 バイトのスレーブアドレスと SAR に設定したアドレスが一致した後、停止条件を検出したとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき
2	AL/OVE	0	R/W	<p>アービトレーションロストフラグ/オーバランエラーフラグ</p> <p>AL/OVE は、I²C バスフォーマットの場合、マスタモード時にバス競合負けをしたことを示します。またクロック同期式シリアルフォーマットの場合、RDRF=1 の状態で最終ビットを受信したことを示します。</p> <p>複数のマスタがほぼ同時にバスを占有しようとしたときに I²C バスインタフェース 2 は SDA をモニタし、自分が出したデータと異なった場合、AL フラグを 1 にセットしてバスが他のマスタによって占有されたことを示します。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • マスタ送信モードの場合、SCL の立ち上がりで内部 SDA と SDA 端子のレベルが不一致のとき • マスタモードの場合、開始条件検出時、SDA 端子が High レベルのとき • クロック同期式シリアルフォーマットの場合、RDRF=1 の状態で最終ビットを受信したとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき
1	AAS	0	R/W	<p>スレーブアドレス認識フラグ</p> <p>スレーブ受信モードで開始条件直後の第一フレームが SAR の SVA6~SVA0 と一致した場合にセットされます。</p> <p>[セット条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • スレーブ受信モードでスレーブアドレスを検出したとき • スレーブ受信モードでゼネラルコールアドレスを検出したとき <p>[クリア条件]</p> <ul style="list-style-type: none"> • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	ADZ	0	R/W	ゼネラルコールアドレス認識フラグ I ² C バスフォーマットのスレーブ受信モードのとき有効 [セット条件] • スレーブ受信モードかつゼネラルコールアドレスを検出したとき [クリア条件] • 1の状態をリードした後、0をライトしたとき

【注】 * NACKF=1を検出した場合、転送終了処理で必ず NACKF をクリアしてください。クリアするまで次の送信/受信ができません。

16.3.6 スレーブアドレスレジスタ (SAR)

SAR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、フォーマットの選択、スレーブアドレスを設定します。I²C バスフォーマットでスレーブモードの場合、開始条件後に送られてくる第 1 フレームの上位 7 ビットと SAR の上位 7 ビットが一致したとき、スレーブデバイスとして動作します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	SVA[6:0]							FS
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~1	SVA[6:0]	すべて 0	R/W	スレーブアドレス 6~0 I ² C バスにつながる他のスレーブと異なるユニークなアドレスを設定します。
0	FS	0	R/W	フォーマットセレクト 0: I ² C バスフォーマット選択 1: クロック同期式シリアルフォーマット選択

16.3.7 I²C バス送信データレジスタ (ICDRT)

ICDRT は、送信データを格納する 8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、シフトレジスタ (ICDRS) の空きを検出すると ICDRT に書き込まれた送信データを ICDRS に転送し、データ送信を開始します。ICDRS のデータ送信中に、次に送信するデータを ICDRT にライトしておく、連続送信が可能です。なお、ICMR の MLS ビットを 1 に設定した場合、ICDRT に書き込んだ後、リードすると MSB/LSB 反転したデータが読み出されます。ICDRT の初期値は H'FF です。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W							

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

16.3.8 I²C バス受信データレジスタ (ICDRR)

ICDRR は、受信データを格納する 8 ビットのレジスタです。1 バイトのデータの受信が終了すると、受信したデータを ICDRS から ICDRR へ転送し、次のデータを受信可能にします。なお ICDRR は受信専用レジスタですので、CPU からライトできません。ICDRR の初期値は H'FF です。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W							

16.3.9 I²C バスシフトレジスタ (ICDRS)

ICDRS は、データを送信/受信するためのレジスタです。送信時は ICDRT から送信データが ICDRS に転送され、データが SDA 端子から送出されます。受信時は 1 バイトのデータの受信が終了すると、データが ICDRS から ICDRR へ転送されます。なお本レジスタは CPU から直接リードできません。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	-	-	-	-	-	-	-	-
R/W:	-	-	-	-	-	-	-	-

16.3.10 NF2CYC レジスタ (NF2CYC)

NF2CYC は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、SCL 端子、SDA 端子のノイズ除去幅を選択することができます。動作の詳細については、「16.4.7 ノイズ除去回路」を参照してください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	NF2CYC
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~1	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
0	NF2CYC	0	R/W	ノイズ除去幅選択 0: 周辺クロックで 1 サイクル周期以内のノイズを除去することができます 1: 周辺クロックで 2 サイクル周期以内のノイズを除去することができます

16.4 動作説明

I²C バスインタフェース 2 には、SAR の FS の設定により、I²C バスフォーマットとクロック同期式シリアルフォーマットで通信することができます。

16.4.1 I²C バスフォーマット

I²C バスフォーマットを図 16.3 に、I²C バスのタイミングを図 16.4 に示します。開始条件に続く第 1 フレームは必ず 8 ビット構成となります。

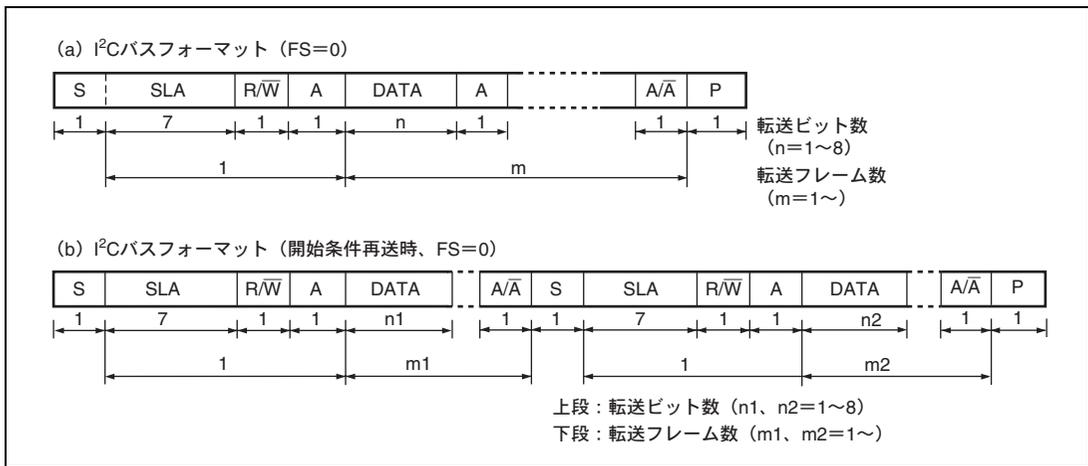


図 16.3 I²C バスフォーマット

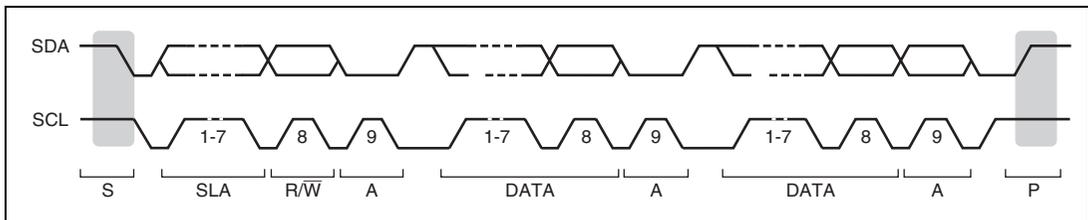


図 16.4 I²C バスタイミング

【記号説明】

- S : 開始条件。マスタデバイスが SCL=High レベルの状態です。SDA を High レベルから Low レベルに変化させます。
- SLA : スレーブアドレス
- R/W : 送受信の方向を示します。1 のときスレーブデバイスからマスタデバイスへ、0 のときマスタデバイスからスレーブデバイスへデータを送信します。
- A : アクノリッジ。受信デバイスが SDA を Low レベルにします。
- DATA : 送受信データ
- P : 停止条件。マスタデバイスが SCL=High レベルの状態です。SDA を Low レベルから High レベルに変化させます。

16.4.2 マスタ送信動作

マスタ送信モードでは、マスタデバイスが送信クロックと送信データを出力し、スレーブデバイスがアクノリッジを返します。マスタ送信モードの動作タイミングについては図 16.5 と図 16.6 を参照してください。以下にマスタ送信モードの送信手順と動作を示します。

1. ICCR1のICEビットを1に設定します。またICMRのMLS、ICCR1のCKS3～CKS0等を設定します（初期設定）。
2. ICCR2のBBSYフラグをリードしてバスが解放状態であることを確認後、ICCR1のMST、TRSをマスタ送信モードに設定します。その後、BBSY=1とSCP=0をライトします（開始条件発行）。これにより開始条件を生成します。
3. ICSRのTDREがセットされたことを認識した後、ICDRTに送信データ（1バイト目はスレーブアドレスとR/Wを示すデータ）をライトします。このときTDREは自動的に0にクリアされ、ICDRTからICDRSにデータが転送されて、再びTDREがセットされます。
4. TDREがセットされた状態で1バイト送信が完了し、送信クロックの9クロック目の立ち上がりでICSRのTENDがセットされます。ICIERのACKBRをリードし、スレーブデバイスが選択されたことを認識した後、2バイト目のデータをICDRTにライトします。ACKBRが1のときはスレーブデバイスが認識されていないため、停止条件を発行します。停止条件の発行はBBSY=0とSCP=0を、ライトすることにより行います。なおデータの準備ができるまで、または停止条件を発行するまではSCLがLowレベルに固定されます。
5. 2バイト目以降の送信データは、TDREがセットされるたびにICDRTにデータをライトします。
6. 送信するバイト数をICDRTにライトしたら、その後はTDREがセットされた状態でTENDがセット（最終バイト送出完了）されるまで待ちます。または、ICIERのACKEをセットした状態で受信デバイスからのNACK（ICSRのNACKF=1）を待ちます。その後、停止条件を発行してTEND、あるいはNACKFをクリアします。
7. ICSRのSTOPがセットされたらスレーブ受信モードに戻します。

16.4.3 マスタ受信動作

マスタ受信モードでは、マスタデバイスが受信クロックを出力し、スレーブデバイスからデータを受信してアケノリッジを返します。マスタ受信モードの動作タイミングについては図 16.7 と図 16.8 を参照してください。

以下にマスタ受信モードの受信手順と動作を示します。

1. ICSRのTENDをクリア後、ICCR1のTRSをクリアしてマスタ送信モードからマスタ受信モードに切り替えます。その後、TDREをクリアします。
2. ICDRRをダミーリードすると受信を開始*し、内部クロックに同期して受信クロックを出力し、データを受信します。マスタデバイスは受信クロックの9クロック目にICIERのACKBTに設定したレベルをSDAに出力します。
3. 1フレームのデータ受信が終了し、受信クロックの9クロック目の立ち上がりでICSRのRDRFがセットされます。このとき、ICDRRをリードすることにより、受信したデータを読み出すことができ、同時にRDRFはクリアされます。
4. RDRFがセットされるたびにICDRRをリードすることにより、連続的に受信できます。なお別処理でRDRFがセットされた状態でICDRRのリードが遅れて8クロック目が立ち下がった場合、ICDRRをリードするまでSCLがLowレベルに固定されます。
5. 次の受信が最終フレームの場合、ICDRRをリードする前にICCR1のRCVDをセットします。これにより次の受信後、停止条件発行可能状態になります。
6. 受信クロックの9クロック目の立ち上がりでRDRFがセットされたら、停止条件を発行します。
7. ICSRのSTOPがセットされたらICDRRをリードします。その後、RCVDをクリアします。
8. スレーブ受信モードに戻します。

【注】 * 1バイトだけ受信したい場合は、ICCR1のRCVDセット後ICDRRのダミーリードを行ってください。

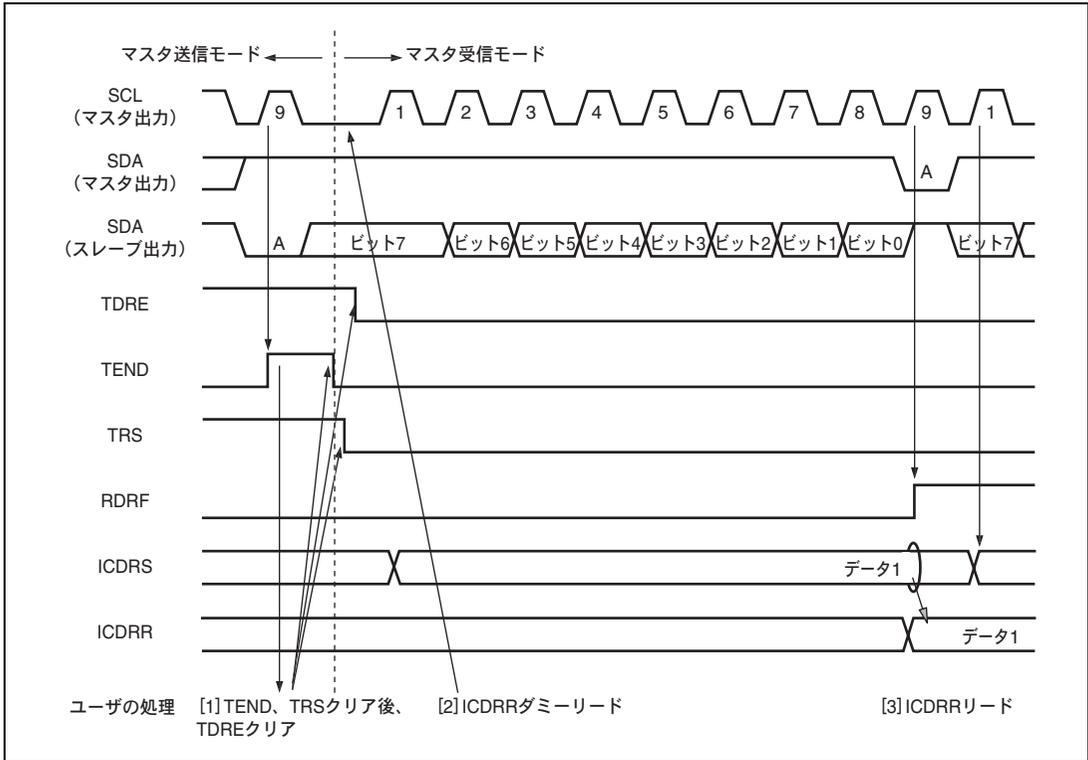


図 16.7 マスタ受信モード動作タイミング (1)

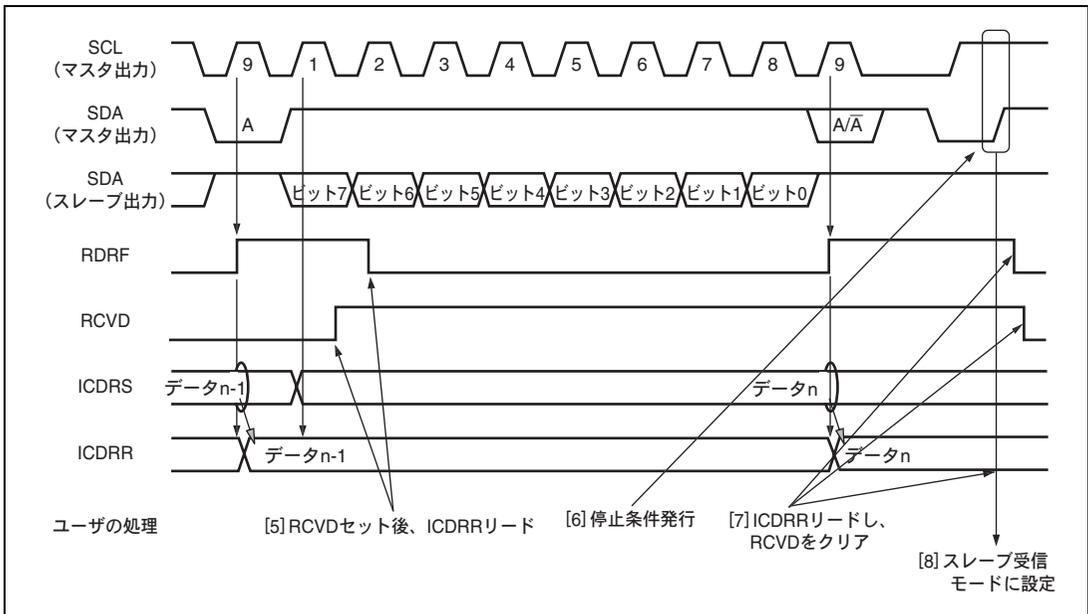


図 16.8 マスタ受信モード動作タイミング (2)

16.4.4 スレーブ送信動作

スレーブ送信モードでは、スレーブデバイスが送信データを出力し、マスタデバイスが受信クロックを出力してアクノリッジを返します。スレーブ送信モードの動作タイミングについては図 16.9 と図 16.10 を参照してください。

以下にスレーブ送信モードの送信手順と動作を示します。

1. ICCR1のICEビットを1にセットします。また、ICMRのMLS、ICCR1のCKS3～CKS0等を設定します（初期設定）。ICCR1のMST、TRSをスレーブ受信モードにしてスレーブアドレスが一致するまで待ちます。
2. 開始条件を検出した後の第1フレームでスレーブアドレスが一致したとき、9クロック目の立ち上がりでスレーブデバイスはSDAにICIERのACKBTに設定したレベルを出力します。このとき、8ビット目のデータ (R/W) が1のとき、ICCR1のTRSおよびICSRのTDREがセットされ、自動的にスレーブ送信モードに切り替わります。TDREがセットされるたびにICDRTに送信データをライトすると、連続送信が可能です。
3. 最終送信データをICDRTにライトした後にTDREがセットされたとき、TDRE=1の状態、ICSRのTENDがセットされるまで待ちます。TENDがセットされたら、TENDをクリアします。
4. 終了処理のためTRSをクリアし、ICDRRをダミーリードします。これによりSCLを開放します。
5. TDREをクリアします。

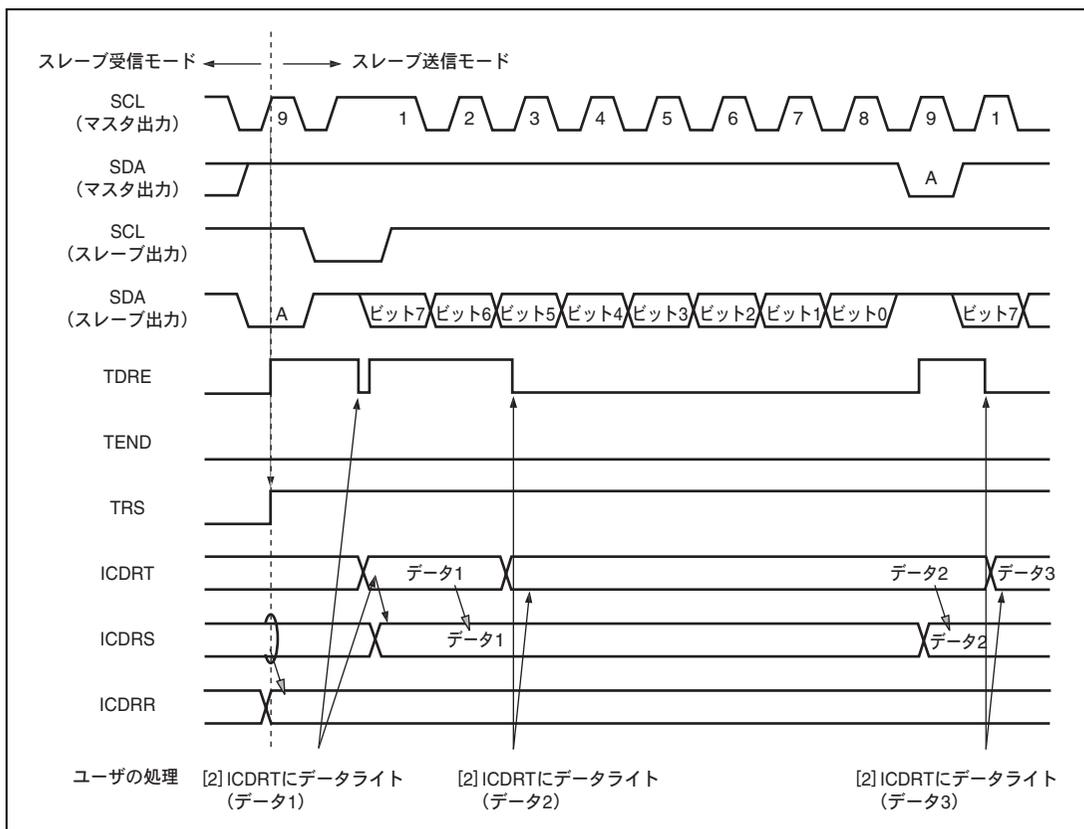


図 16.9 スレーブ送信モード動作タイミング (1)

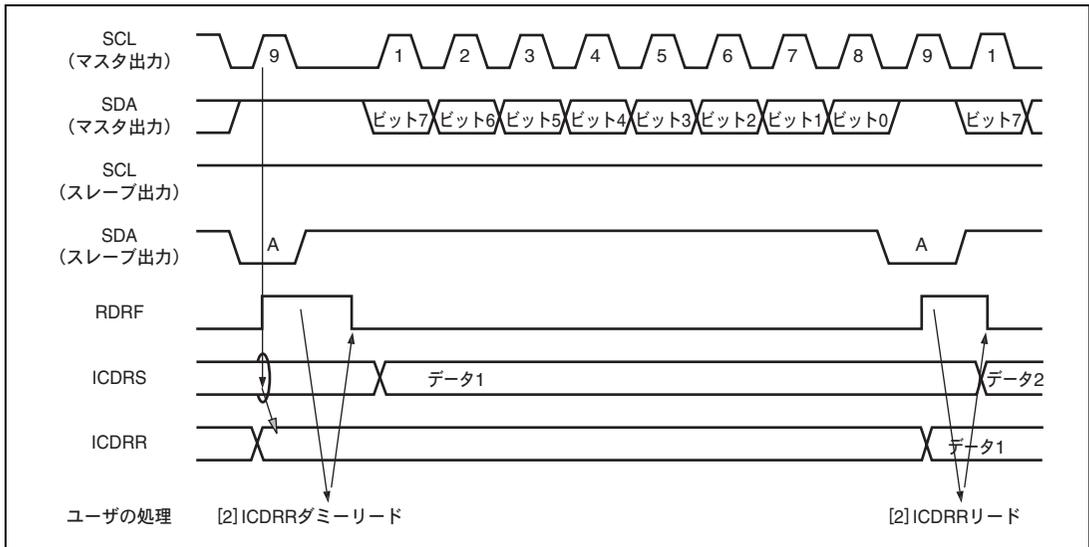


図 16.11 スレープ受信モード動作タイミング (1)

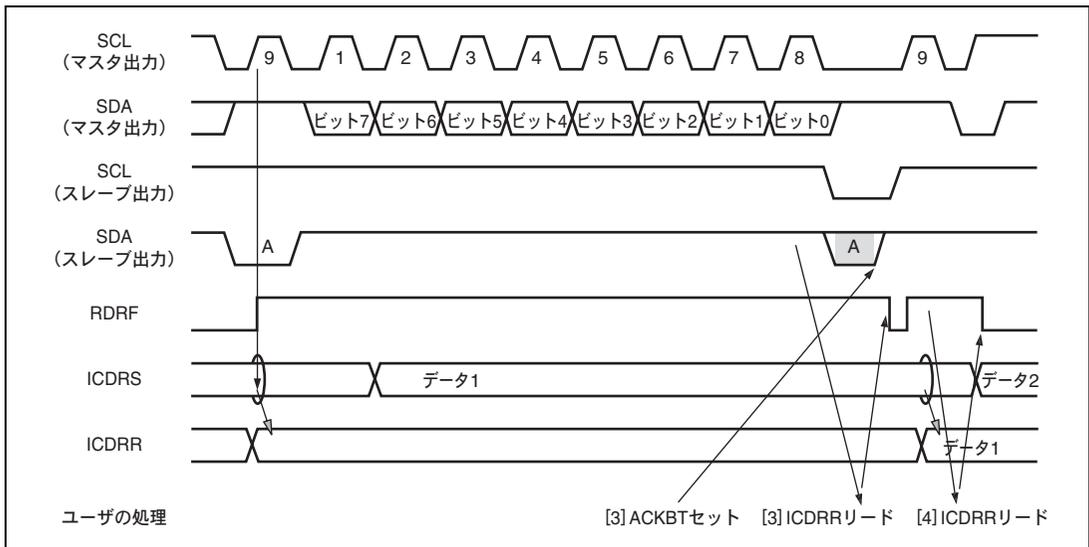


図 16.12 スレープ受信モード動作タイミング (2)

16.4.6 クロック同期式シリアルフォーマット

本モジュールは、SAR の FS を 1 にセットすることにより、クロック同期式シリアルフォーマットとして動作させることができます。ICCR1 の MST=1 のとき SCL から転送クロック出力となり、MST=0 のとき外部クロック入力となります。

(1) データ転送フォーマット

クロック同期式シリアルフォーマットの転送フォーマットを図 16.13 に示します。

転送データは SCL クロックの立ち下がりから立ち下がりまで出力され、SCL クロックの立ち上がりエッジのデータの確定が保証されます。データの転送順は ICMR の MLS により、MSB ファーストか LSB ファーストかを選択可能です。また ICCR2 の SDAO により、転送待機中に SDA の出力レベルを変更することができます。

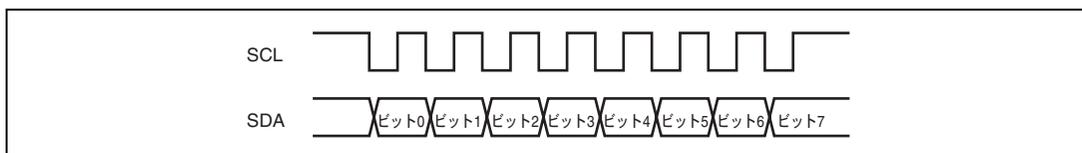


図 16.13 クロック同期式シリアルフォーマットの転送フォーマット

(2) 送信動作

送信モードでは転送クロックの立ち下がりに同期して送信データを SDA から出力します。転送クロックは ICCR1 の MST=1 のとき出力、MST=0 のとき入力となります。送信モード動作タイミングは図 16.14 を参照してください。以下に送信モードの手順と動作を示します。

1. ICCR1のICEビットを1にセットします。またICCR1のMST、CKS3~CKS0などを設定します（初期設定）。
2. ICCR1のTRSを設定して送信モードにします。これにより、ICSRのTDREがセットされます。
3. TDREがセットされていることを認識したら、ICDRTに送信データをライトします。これによりICDRTからICDRSにデータが転送され、自動的にTDREがセットされます。TDREがセットされるたびにICDRTにデータをライトすると連続送信が可能です。なお送信モードから受信モードに切り替える場合、TDREがセットされた状態でTRSをクリアしてください。

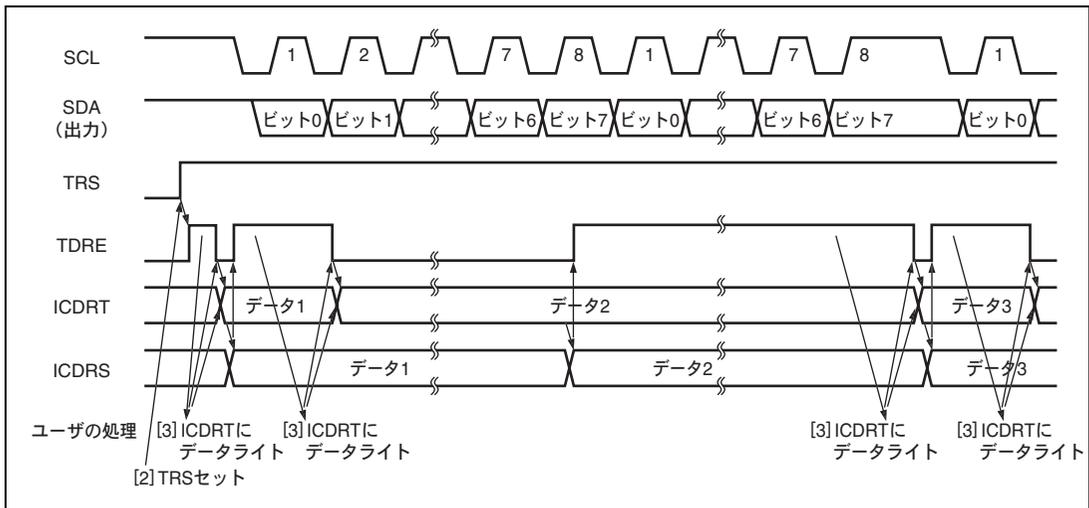


図 16.14 送信モード動作タイミング

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

(3) 受信動作

受信モードでは転送クロックの立ち上がりでデータをラッチします。転送クロックは ICCR1 の MST=1 のとき出力、MST=0 のとき入力となります。受信モード動作タイミングについては図 16.15 を参照してください。以下に受信モードの手順と動作を示します。

1. ICCR1のICEビットを1にセットします。またICCR1のMST、CKS3～CKS0等を設定します（初期設定）。
2. 転送クロックを出力時、MST=1にします。これにより受信クロックの出力を開始します。
3. 受信が完了すると、ICDRSからICDRRにデータが転送され、ICSRのRDRFがセットされます。MST=1のときは次バイトが受信可能状態のため、連続してクロックを出力します。RDRFがセットされるたびにICDRRをリードすることにより連続的に受信可能です。RDRFがセットされた状態で8クロック目が立ち上がるとオーバランを検出し、ICSRのAL/OVEがセットされます。このときICDRRの値は前の受信データを保持します。
4. MST=1のとき、受信を停止するためには、ICCR1のRCVDをセットしてから、ICDRRをリードします。これにより次バイトの受信完了後、SCLがHighレベルに固定されます。

【注】 MST=1 で 1 バイトだけ受信したい場合は下記手順で行ってください。動作タイミングについては図 16.16 を参照してください。

1. ICCR1 の ICE ビットを 1 セットします。また ICCR1 の CKS3～CKS0 等を設定します（初期設定）。
2. ICCR1 の RCVD ビットが 0 の状態で、MST=1 にセットします。これにより受信クロックの出力を開始します。
3. ICMR の BC2 ビットが 1 セットされたことを確認後、ICCR1 の RCVD=1 にセットしてください。これにより受信クロックを 1 バイト分出力した後、SCL が High レベルに固定されます。

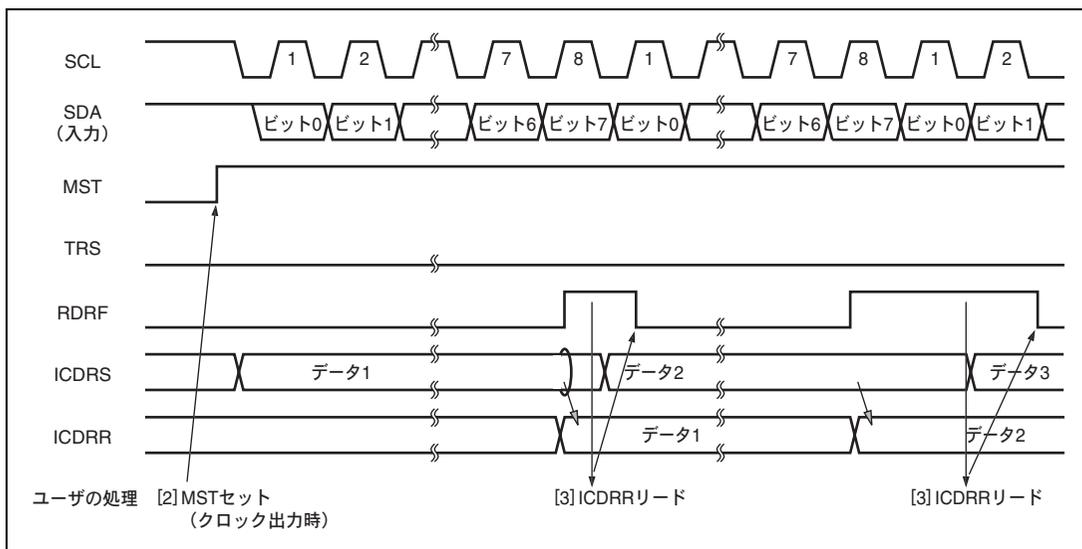


図 16.15 受信モード動作タイミング

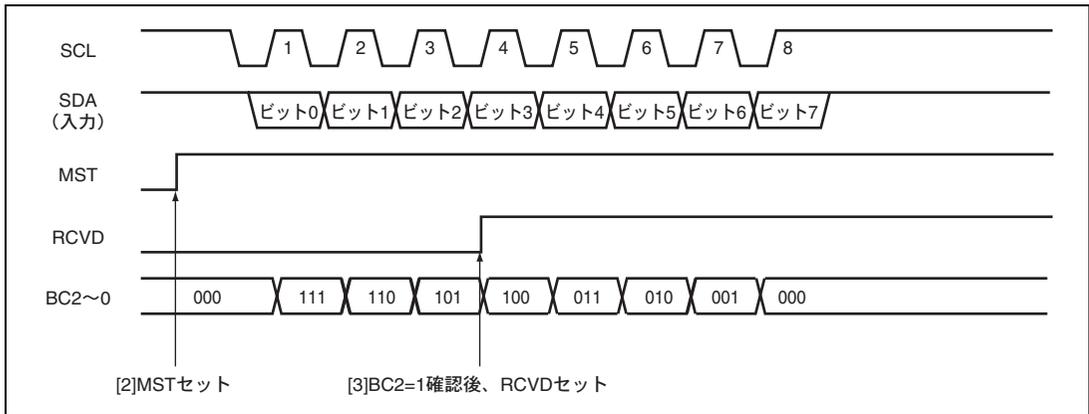


図 16.16 1バイト受信動作タイミング

16.4.7 ノイズ除去回路

SCL 端子および SDA 端子の状態はノイズ除去回路を経由して内部に取り込まれます。図 16.17 にノイズ除去回路のブロック図を示します。

ノイズ除去回路は3段直列に接続されたラッチ回路と一致検出回路で構成されます。SCL 端子入力信号（または SDA 端子入力信号）が周辺クロックでサンプリングされ、NF2CYC レジスタが0のときは、2つのラッチ出力が一致したときに後段へレベルを伝えます。また NF2CYC レジスタが1のときは、3つのラッチ出力が一致したときに後段へレベルを伝えます。一致しない場合は前の値を保持します。

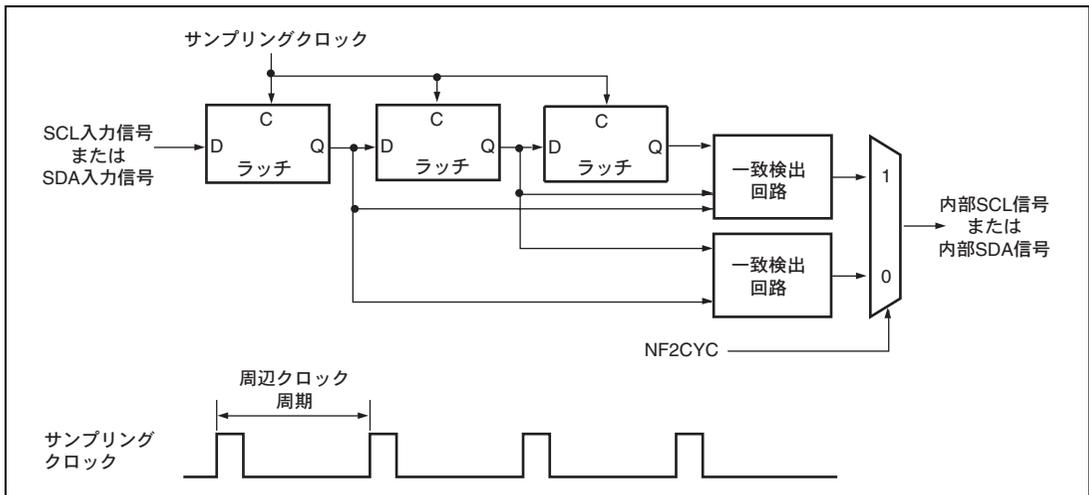


図 16.17 ノイズ除去回路のブロック図

16.4.8 使用例

I²C バスインタフェース 2 を使用する場合の各モードでのフローチャート例を図 16.18～図 16.21 に示します。

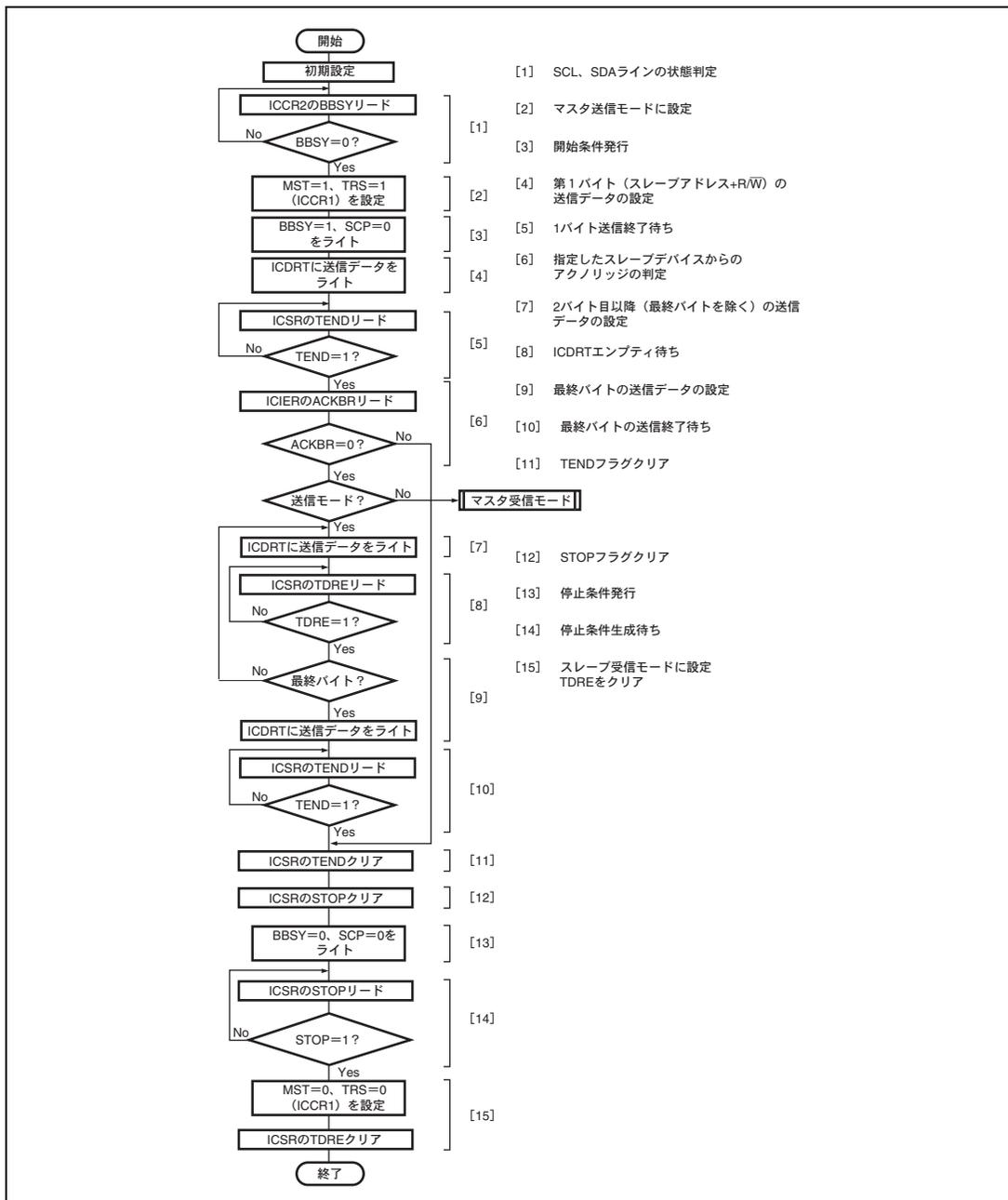


図 16.18 マスタ送信モードのフローチャート例

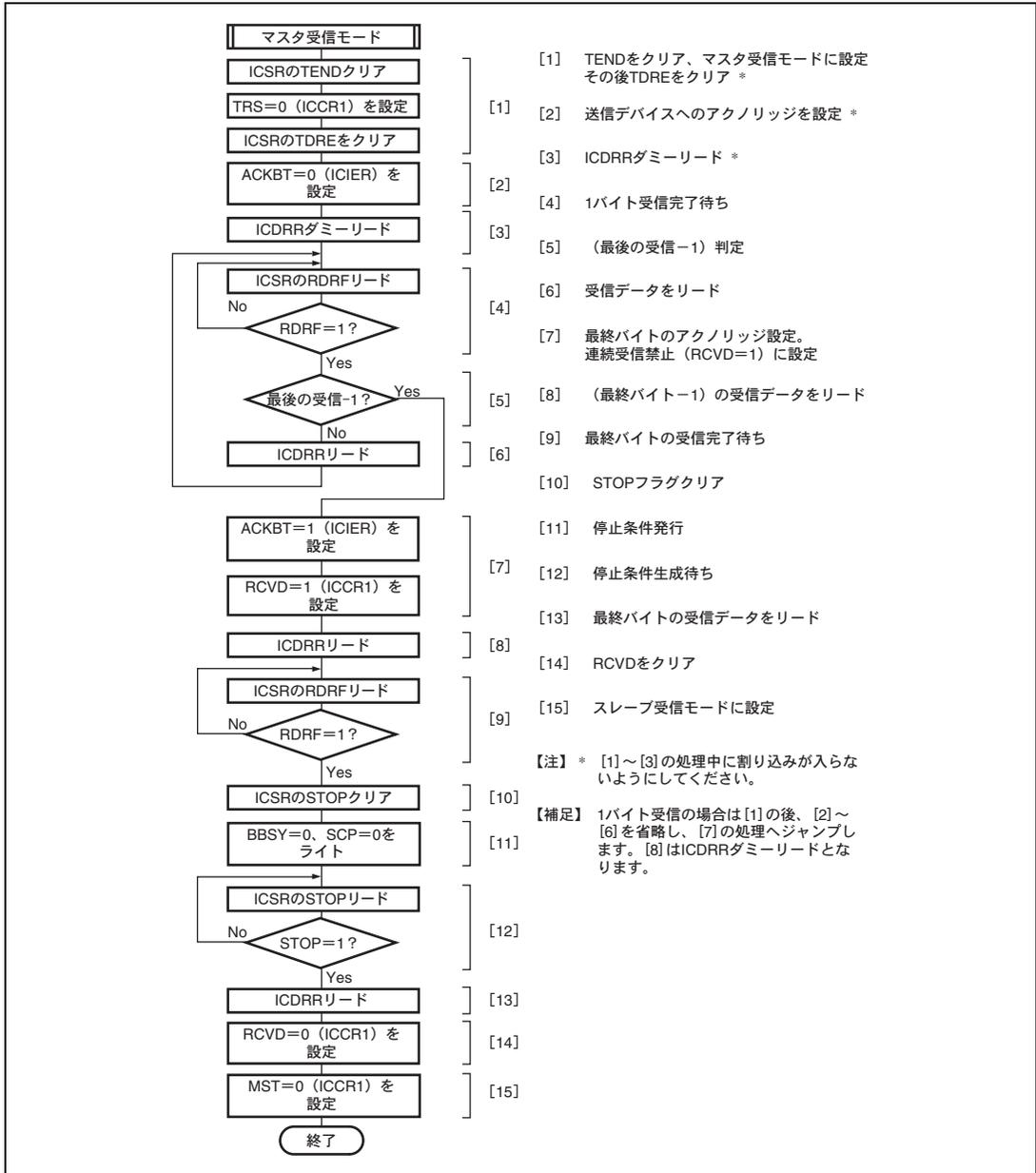


図 16.19 マスタ受信モードのフローチャート例

16. I²C バスインタフェース 2 (I²C2)

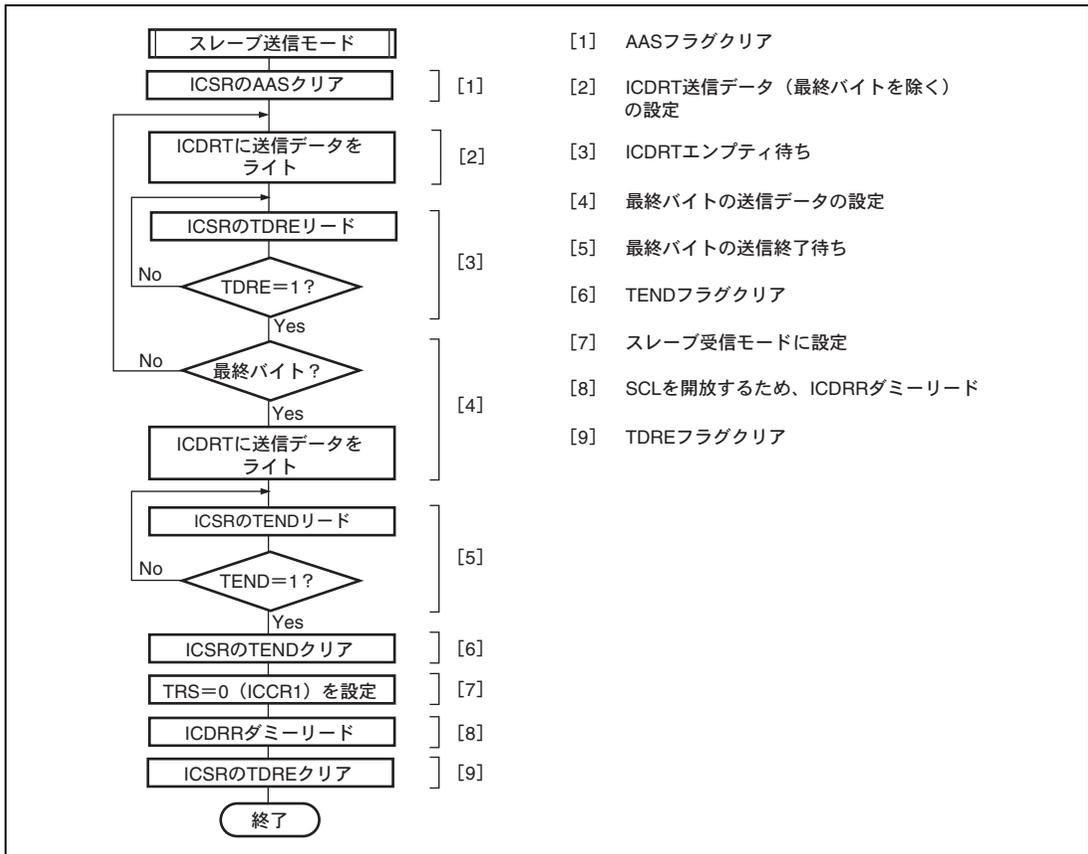


図 16.20 スレーブ送信モードのフローチャート例

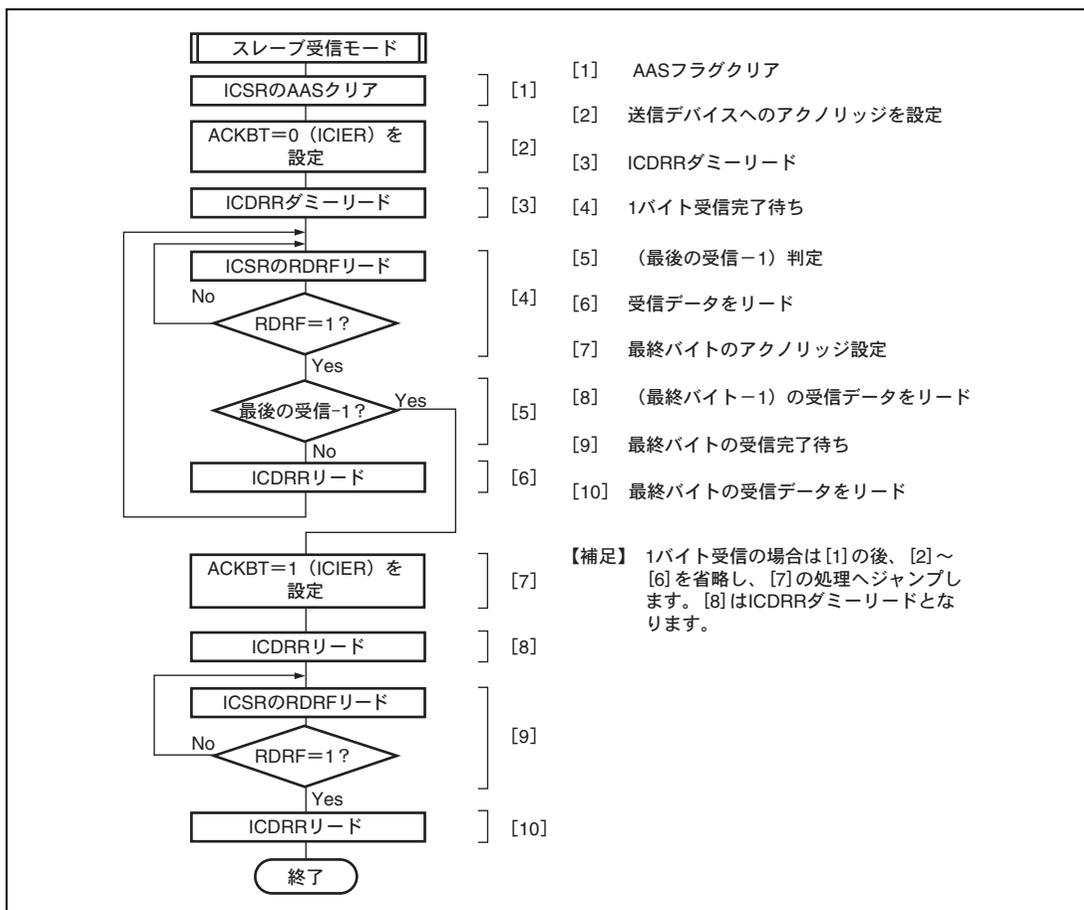


図 16.21 スレーブ受信モードのフローチャート例

16.5 I²C2 の割り込み要因

本モジュールの割り込み要求には、送信データエンプティ、送信終了、受信データフル、NACK 検出、停止条件検出、アービトレーションロスト/オーバランエラーの 6 種類があります。表 16.4 に各割り込み要求の内容を示します。

表 16.4 割り込み要求一覧

割り込み要求	略称	割り込み条件	I ² C バス フォーマット	クロック同期式 シリアル フォーマット	DTC の起動
送信データエンプティ	IITXI	(TDRE=1)・(TIE=1)	○	○	○
送信終了	IITEI	(TEND=1)・(TEIE=1)	○	○	×
受信データフル	IIRXI	(RDRF=1)・(RIE=1)	○	○	○
停止条件検出	IISTPI	(STOP=1)・(STIE=1)	○	×	×
NACK 検出	IINAKI	{(NACKF=1)+(AL=1)}・(NAKIE=1)	○	×	×
アービトレーションロスト/ オーバランエラー			○	○	×

表 16.4 の割り込み条件が 1 のとき、CPU は割り込み例外処理を実行します。例外処理の中でそれぞれの割り込み要因をクリアしてください。ただし TDRE、TEND は ICDRT に送信データをライトすることで、RDRF は ICDRR をリードすることで自動的にクリアされますので注意してください。特に TDRE は ICDRT に送信データをライトしたとき同時に再度 TDRE がセットされ、さらに TDRE をクリアすると、余分に 1 バイト送信する場合があります。また、DTC による指定回数転送中には TDRE、TEND、RDRF は自動クリアされますが、転送終了時には、TDRE、TEND、RDRF は自動クリアされません。

16.6 DTC による動作

I²C バスフォーマットでは、スレーブアドレスと R/W ビットによるスレーブデバイスおよび転送方向の選択や、アクノリッジビットによる受信の確認および最終フレームの表示などが行われるため、DTC によるデータの連続転送は、割り込みによる CPU 処理と組み合わせて行う必要があります。

DTC を利用した処理の例を表 16.5 に示します。スレーブモードでも転送データ数がわかっていると仮定しています。

表 16.5 DTC による動作例

項目	マスタ送信モード	マスタ受信モード	スレーブ送信モード	スレーブ受信モード
スレーブアドレス+ R/W ビット送信/受信	DTC で送信 (ICDR ライト)	CPU で送信 (ICDR ライト)	CPU で受信 (ICDR リード)	CPU で受信 (ICDR リード)
ダミーデータリード	—	CPU で処理 (ICDR リード)	—	—
本体データ送信/受信	DTC で送信 (ICDR ライト)	DTC で受信 (ICDR リード)	DTC で送信 (ICDR ライト)	DTC で受信 (ICDR リード)
最終フレーム処理	不要	CPU で受信 (ICDR リード)	不要	CPU で受信 (ICDR リード)
DTC 転送データ フレーム数設定	送信：実データ数+1 (+1 は、スレーブアド レス+R/W ビット分)	受信：実データ数	送信：実データ数	受信：実データ数

16.7 ビット同期回路

本モジュールはマスタモード設定時に、

- スレーブデバイスによりSCLがLowレベルに引っ張られた場合
- SCLラインの負荷（負荷容量、プルアップ抵抗）によりSCLの立ち上がりがなまった場合

の2つの状態で High レベル期間が短くなる可能性があるため、SCL をモニタしてビットごとに同期をとりながら通信を行います。

ビット同期回路のタイミングを図 16.22 に、SCL を Low 出力→Hi-Z にしてから SCL をモニタするまでの時間を表 16.6 に示します。

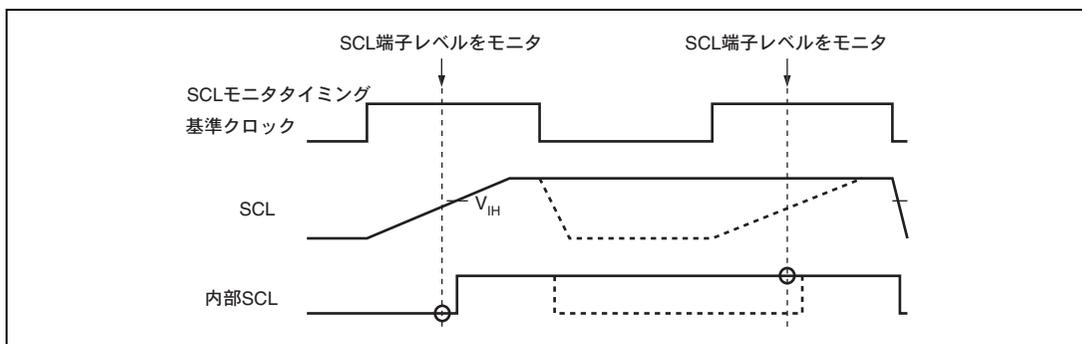


図 16.22 ビット同期回路のタイミング

表 16.6 SCL をモニタする時間

CKS3	CKS2	NF2CYC	SCL をモニタする時間*1
0	0	0	6.5 t _{pcyc} *2
		1	5.5 t _{pcyc} *2
	1	0	18.5 t _{pcyc} *2
		1	17.5 t _{pcyc} *2
1	0	0	16.5 t _{pcyc} *2
		1	15.5 t _{pcyc} *2
	1	0	40.5 t _{pcyc} *2
		1	39.5 t _{pcyc} *2

【注】 *1 「SCL モニタタイミング基準クロック」の立ち上がりから「SCL をモニタする時間」後の SCL 端子レベルをモニタします。

*2 t_{pcyc} は周辺クロックの周期

16.8 使用上の注意事項

16.8.1 モジュールスタンバイモードの設定

I²C2 は、スタンバイコントロールレジスタにより、本モジュールの動作禁止/許可を設定することが可能です。初期値では、I²C2 の動作は停止します。モジュールスタンバイモードを解除することにより、レジスタのアクセスが可能になります。詳細は、「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

16.8.2 停止条件の発行および開始条件（再送）の発行

停止条件の発行および開始条件（再送）の発行は 9 クロック目の立ち下がり認識してから行ってください。9 クロック目の立ち下がりには I²C バスコントロールレジスタ 2 (ICCR2) の SCLO ビットをチェックすることにより認識することができます。下記 1. または 2. の条件下で、かつ特定のタイミングで停止条件の発行および開始条件（再送）の発行を行ったとき、停止条件および開始条件（再送）が正常に出力されない場合があります。この条件以外での使用は問題ありません。

1. SCL バスの負荷（負荷容量、プルアップ抵抗）により SCL の立ち上がりが「16.7 ビット同期回路」の項に規定されている時間以上なまっている場合
2. スレーブデバイスが 8 クロック目と 9 クロック目の Low レベル期間を引っ張ってビット同期回路が働いた場合

16.8.3 開始条件と停止条件の連続発行

開始条件と停止条件を連続して発行しないでください。開始条件と停止条件を連続して発行したい場合には、必ずスレーブアドレスを送信してから停止条件を発行してください。

16.8.4 マルチマスタ使用時の設定について

1. 転送レート設定値について

マルチマスタで使用するときは、他のマスタの一番速い転送レートより 1/1.8 以上の転送レートを設定してください。たとえば、他の一番速いマスタが 400kbps の場合、本 LSI の IIC の転送レートは 223kbps (=400/1.8) 以上の設定値にする必要があります。

2. ICCR1 の MST ビット、TRS ビット

マルチマスタで使用时、ICCR1 の MST ビットと TRS ビットの設定は MOV 命令で行ってください。

3. アービトレーションロスト発生時

アービトレーションロストが発生した場合、ICCR1 の MST ビットと TRS ビットが 0 であるか確認してください。もし、ICCR1 の MST ビットと TRS ビットが 0 以外のときは 0 にクリアしてください。

16.8.5 マスタ受信モードにおける ICDRR のリード

マスタ受信モードにおいて、ICDRR のリードは SCL の 8 クロック目の立ち上がりまでに行ってください。8 クロック目の立ち上がりに ICDRR のリードが間に合わず、ICSR の RDRF ビットが 1 の状態で次のデータを受信したときは、8 クロック目は L 固定され、9 クロック目が出力されます。

ICDRR のリードが SCL の 8 クロック目の立ち上がりに間に合わないときは、ICRR1 の RCVD ビットを 1 にして 1 バイトごとの通信を行ってください。

16.8.6 エミュレータのサポート

E200F では、I²C2 動作をサポートしていません。I²C2 動作をデバッグする場合は、E10A を使用してください。

17. A/D 変換器 (ADC)

本 LSI は、逐次比較方式の 12 ビットの A/D 変換器を内蔵しています。

17.1 特長

- 分解能：12ビット
 - 入力チャンネル数：
 - SH7131/SH7136では12チャンネル（2個の独立したA/D変換モジュールを内蔵）
 - SH7132/SH7137では16チャンネル（2個の独立したA/D変換モジュールを内蔵）
 - 高速変換
 - $P\phi = 40\text{MHz}$ 動作時：1チャンネルあたりの変換時間=1.25 μs 、ADクロック=40MHz、変換ステート=50ステート
 - 動作モード：2種類
 - 1サイクルスキャンモード：1~8チャンネルの連続A/D変換
 - 連続スキャンモード：1~8チャンネルの繰り返しA/D変換
 - 12ビットA/Dデータレジスタ
 - SH7131/SH7136はA/D_0に4本、A/D_1には8本、計12本の16ビットのA/Dデータレジスタ（ADDR）があります。
 - SH7132/SH7137はA/D_0とA/D_1にそれぞれ8本ずつ、計16本の16ビットのA/Dデータレジスタ（ADDR）があります。
 - A/D変換した結果は、各入力チャンネルに対応したA/Dデータレジスタ（ADDR）に格納されます。
 - サンプル&ホールド機能
 - 本LSIのA/D変換器はサンプル&ホールド回路を内蔵していますので、外部アナログ入力回路が簡単に構成できます。また、チャンネル0~2、8~10は、各チャンネルに専用のサンプル&ホールド回路を用意していますので、複数チャンネルの同時サンプリングが可能です。同時サンプリングができるのは、次の組み合わせです。
 - グループA（GrA）：チャンネル0、1、2のうち選択したアナログ入力端子を同時サンプリング
 - グループB（GrB）：チャンネル8、9、10のうち選択したアナログ入力端子を同時サンプリング
 - A/D変換開始要求：3種類
 - ソフトウェア：ADCRのADSTビットの設定
 - タイマ：MTU2のTRGAN、TRG0N、TRG4AN、TRG4BN、MTU2SのTRGAN、TRG4AN、TRG4BN
 - 外部トリガ： $\overline{\text{ADTRG}}$ （LSI端子）
 - アナログ入力チャンネルの選択機能
-

17. A/D 変換器 (ADC)

A/Dアナログ入力チャンネル選択レジスタ (ADANSR) への設定により、任意のチャンネルを選択してA/D変換させることが可能です。

- A/D変換終了割り込みとDTC転送機能をサポート

A/D変換終了時に、CPUに対してA/D変換終了割り込み (ADI_3、ADI_4) を発生することができます。また、ADI_3、ADI_4でDTCを起動できます。

図 17.1 に A/D 変換器のブロック図を示します。

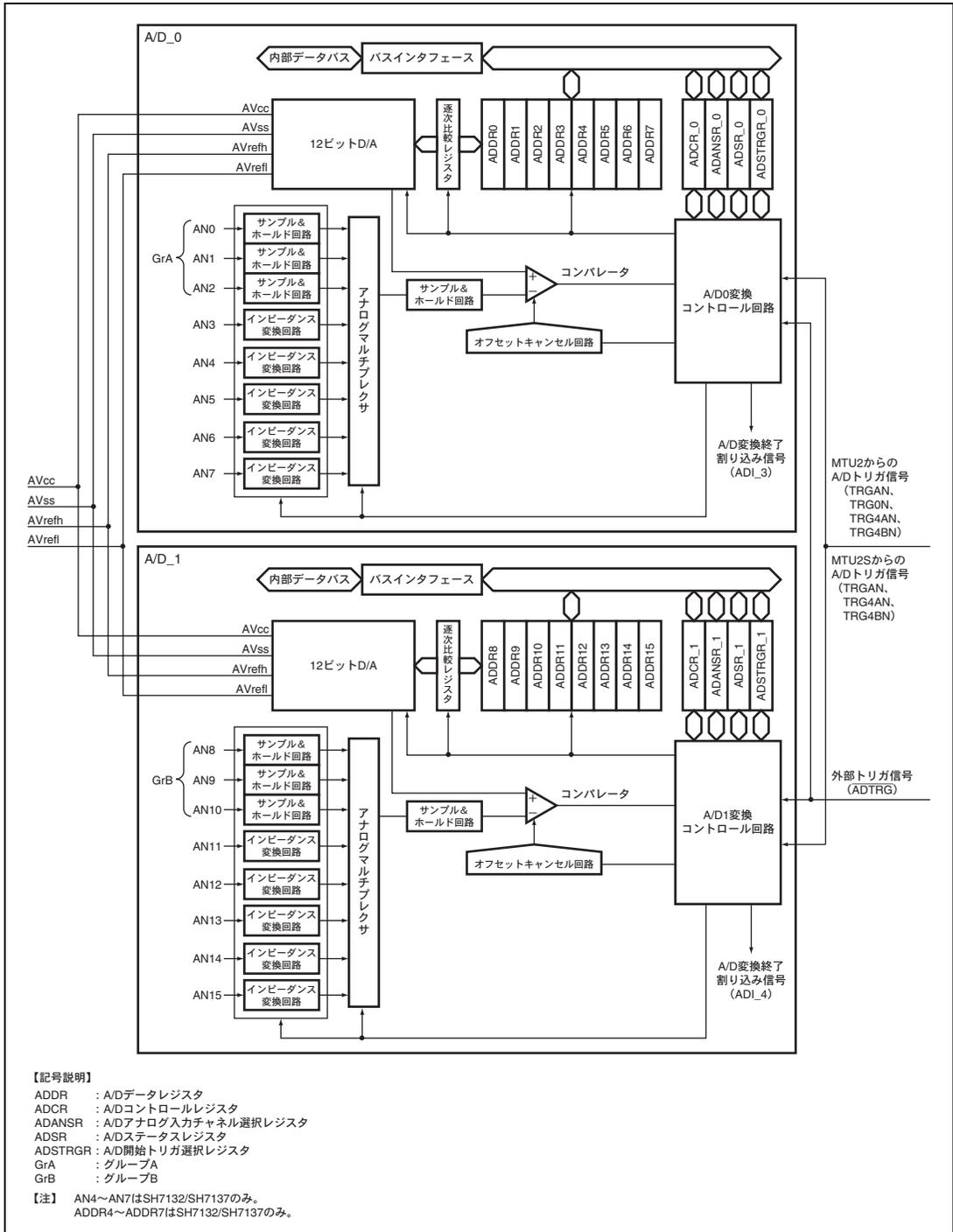


図 17.1 A/D 変換器のブロック図

17. A/D 変換器 (ADC)

17.2 入出力端子

A/D 変換器で使用する端子を表 17.1 に示します。端子の使用については注意事項がありますので、「17.7 使用上の注意事項」を参照してください。

表 17.1 端子構成

モジュール区分	端子名	入出力	機 能	製品区分	
				SH7132/ SH7137	SH7131/ SH7136
共通	AV _{cc}	入力	アナログ部の電源端子	○	○
	AV _{ss}	入力	アナログ部のグラウンド端子	○	○
	AV _{refh}	入力	アナログ部のリファレンス電源端子 (ハイ側) (AV _{refl} < AV _{refh})	○	○
	AV _{refl}	入力	アナログ部のリファレンス電源端子 (ロー側) (AV _{refl} < AV _{refh})	○	○
	ADTRG	入力	A/D 外部トリガ入力端子	○	○
A/D モジュール 0 (A/D_0)	AN0	入力	アナログ入力端子 0 (グループ A)	○	○
	AN1	入力	アナログ入力端子 1 (グループ A)	○	○
	AN2	入力	アナログ入力端子 2 (グループ A)	○	○
	AN3	入力	アナログ入力端子 3	○	○
	AN4	入力	アナログ入力端子 4	○	—
	AN5	入力	アナログ入力端子 5	○	—
	AN6	入力	アナログ入力端子 6	○	—
	AN7	入力	アナログ入力端子 7	○	—
A/D モジュール 1 (A/D_1)	AN8	入力	アナログ入力端子 8 (グループ B)	○	○
	AN9	入力	アナログ入力端子 9 (グループ B)	○	○
	AN10	入力	アナログ入力端子 10 (グループ B)	○	○
	AN11	入力	アナログ入力端子 11	○	○
	AN12	入力	アナログ入力端子 12	○	○
	AN13	入力	アナログ入力端子 13	○	○
	AN14	入力	アナログ入力端子 14	○	○
	AN15	入力	アナログ入力端子 15	○	○

17.3 レジスタの説明

A/D 変換器には以下のレジスタがあります。

表 17.2 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
A/D コントロールレジスタ_0	ADCR_0	R/W	H'00	H'FFFFD400	8
A/D ステータスレジスタ_0	ADSR_0	R/W	H'00	H'FFFFD402	8
A/D 開始トリガ選択レジスタ_0	ADSTRGR_0	R/W	H'00	H'FFFFD41C	8
A/D アナログ入力チャンネル選択レジスタ_0	ADANSR_0	R/W	H'00	H'FFFFD420	8
A/D データレジスタ 0	ADDR0	R	H'0000	H'FFFFD440	16
A/D データレジスタ 1	ADDR1	R	H'0000	H'FFFFD442	16
A/D データレジスタ 2	ADDR2	R	H'0000	H'FFFFD444	16
A/D データレジスタ 3	ADDR3	R	H'0000	H'FFFFD446	16
A/D データレジスタ 4	ADDR4	R	H'0000	H'FFFFD448	16
A/D データレジスタ 5	ADDR5	R	H'0000	H'FFFFD44A	16
A/D データレジスタ 6	ADDR6	R	H'0000	H'FFFFD44C	16
A/D データレジスタ 7	ADDR7	R	H'0000	H'FFFFD44E	16
A/D コントロールレジスタ_1	ADCR_1	R/W	H'00	H'FFFFD600	8
A/D ステータスレジスタ_1	ADSR_1	R/W	H'00	H'FFFFD602	8
A/D 開始トリガ選択レジスタ_1	ADSTRGR_1	R/W	H'00	H'FFFFD61C	8
A/D アナログ入力チャンネル選択レジスタ_1	ADANSR_1	R/W	H'00	H'FFFFD620	8
A/D データレジスタ 8	ADDR8	R	H'0000	H'FFFFD640	16
A/D データレジスタ 9	ADDR9	R	H'0000	H'FFFFD642	16
A/D データレジスタ 10	ADDR10	R	H'0000	H'FFFFD644	16
A/D データレジスタ 11	ADDR11	R	H'0000	H'FFFFD646	16
A/D データレジスタ 12	ADDR12	R	H'0000	H'FFFFD648	16
A/D データレジスタ 13	ADDR13	R	H'0000	H'FFFFD64A	16
A/D データレジスタ 14	ADDR14	R	H'0000	H'FFFFD64C	16
A/D データレジスタ 15	ADDR15	R	H'0000	H'FFFFD64E	16

17. A/D 変換器 (ADC)

17.3.1 A/D コントロールレジスタ_0、_1 (ADCR_0、ADCR_1)

ADCR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、A/D_0、A/D_1 の変換モードの選択などを行います。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	ADST	ADCS	ACE	ADIE	-	-	TRGE	EXTRG
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	ADST	0	R/W	<p>A/D スタート</p> <p>0 にクリアすると A/D 変換を中止し、待機状態になります。1 にセットすると A/D 変換を開始します。1 サイクルスキャンモードでは選択したチャンネルの A/D 変換が終了すると自動的にクリアされます。連続スキャンモードではソフトウェア、リセット、ソフトウェアスタンバイモードまたはモジュールスタンバイモードによってクリアされるまで選択されたチャンネルを順次連続変換します。</p>
6	ADCS	0	R/W	<p>A/D 連続スキャン</p> <p>スキャンモード時の 1 サイクルスキャン/連続スキャンを選択するビットです。スキャンモード時のみ有効です。</p> <p>0 : 1 サイクルスキャン 1 : 連続スキャン</p> <p>動作モードの切り替えは、ADST が 0 の状態で行ってください。</p>
5	ACE	0	R/W	<p>自動クリアイネーブル</p> <p>CPU、DTC によって ADDR レジスタを読み出した後の、ADDR レジスタの自動クリアを許可/禁止します。本ビットを 1 にセットした場合、CPU および DTC により ADDR レジスタを読み出し後、自動的に ADDR レジスタを H'0000 にクリアします。この機能によって、ADDR レジスタの未更新故障を検出することができます。</p> <p>0 : ADDR のリードによる ADDR の自動クリアを禁止 1 : ADDR のリードによる ADDR の自動クリアを許可</p>
4	ADIE	0	R/W	<p>A/D インタラプトイネーブル</p> <p>CPU に対する A/D 変換終了割り込み (ADI_3、ADI_4) の発生を許可/禁止します。なお、誤動作を防ぐため、動作モードの切り替えは、必ず ADST が 0 の状態で行ってください。</p> <p>A/D 変換が終了して ADSR レジスタの ADF ビットが 1 にセットされたとき、本ビットが 1 にセットされていると CPU に対して ADI_3、ADI_4 が発生します。ADF を 0 クリアするか、ADIE を 0 クリアすることで、ADI_3、ADI_4 のクリアが可能です。</p> <p>0 : A/D 変換終了割り込み発生を禁止 1 : A/D 変換終了割り込み発生を許可</p>

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
3, 2	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1	TRGE	0	R/W	トリガイネーブル 外部トリガ入力 ($\overline{\text{ADTRG}}$) あるいは、MTU2 および MTU2S の A/D 変換開始トリガ (MTU2 からは TRGAN、TRG0N、TRG4AN、TRG4BN、MTU2S からは TRGAN、TRG4AN、TRG4BN) による A/D 変換開始を許可/禁止します。 外部トリガと MTU2、MTU2S の A/D 変換開始トリガのトリガの選択は、EXTRG ビットの説明を参照してください。 0: 外部トリガまたは、MTU2/MTU2S からの A/D 変換開始トリガによる A/D 変換の開始を禁止 1: 外部トリガまたは、MTU2/MTU2S からの A/D 変換開始トリガによる A/D 変換の開始を許可
0	EXTRG	0	R/W	トリガ選択 A/D 変換開始トリガとして、外部トリガ ($\overline{\text{ADTRG}}$) を用いるか、MTU2、MTU2S の A/D 変換開始トリガを用いるかのどちらかを選択します。 外部トリガ (EXTRG=1) に設定した場合、TRGE を 1 にセットした後、 $\overline{\text{ADTRG}}$ 端子にローレベルのパルスを入力すると、A/D 変換はパルスの立ち下がりがエッジを検出し、ADCR レジスタの ADST ビットを 1 にセットします。この後は、ソフトウェアで ADST ビットに 1 をライトしたときと同じ動作をします。ただし、外部トリガ入力による A/D 変換開始機能は ADST ビットが 0 にクリアされているときのみ有効です。 なお、外部トリガ開始機能を使用するとき、 $\overline{\text{ADTRG}}$ 端子に入力するローレベルパルス幅は、1.5Pφクロック以上である必要があります。 0: MTU2/MTU2S からの A/D 変換開始トリガによる A/D 変換器の起動を行います 1: 外部端子 ($\overline{\text{ADTRG}}$) による A/D 変換器の起動を行います

17. A/D 変換器 (ADC)

17.3.2 A/D ステータスレジスタ_0、_1 (ADSR_0、ADSR_1)

ADSR は、8 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、A/D 変換器の状態を示します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	ADF
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R(W)*

【注】* フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。
フラグが0のとき、0を上書きしないでください。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~1	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
0	ADF	0	R(W)*	A/D エンドフラグ A/D 変換の終了を示すステータスフラグです。 [セット条件] <ul style="list-style-type: none"> • スキャンモードで選択されたすべてのチャンネルの A/D 変換が終了したとき [クリア条件] <ul style="list-style-type: none"> • 1の状態をリードした後、0をライトしたとき • ADI 割り込みにより DTC が起動され、ADDR をリードしたとき

17.3.3 A/D 開始トリガ選択レジスタ_0、_1 (ADSTRGR_0、ADSTRGR_1)

ADSTRGR は、ADCR レジスタの TRGE ビットを 1 に設定し、かつ ADCR レジスタの EXTRG ビットを 0 に設定した場合に、A/D 変換開始要因として使用する MTU2 および MTU2S の A/D 変換開始トリガを選択するレジスタです。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	STR6	STR5	STR4	STR3	STR2	STR1	STR0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W						

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	STR6	0	R/W	開始トリガ 6 MTU2S から入力される A/D 変換開始要求の許可/禁止を設定します。 0: TRGAN トリガ (MTU2S) による A/D 変換の開始を禁止 1: TRGAN トリガ (MTU2S) による A/D 変換の開始を許可
5	STR5	0	R/W	開始トリガ 5 MTU2S から入力される A/D 変換開始要求の許可/禁止を設定します。 0: TRG4AN トリガ (MTU2S) による A/D 変換の開始を禁止 1: TRG4AN トリガ (MTU2S) による A/D 変換の開始を許可
4	STR4	0	R/W	開始トリガ 4 MTU2S から入力される A/D 変換開始要求の許可/禁止を設定します。 0: TRG4BN トリガ (MTU2S) による A/D 変換の開始を禁止 1: TRG4BN トリガ (MTU2S) による A/D 変換の開始を許可
3	STR3	0	R/W	開始トリガ 3 MTU2 から入力される A/D 変換開始要求の許可/禁止を設定します。 0: TRG0N トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を禁止 1: TRG0N トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を許可
2	STR2	0	R/W	開始トリガ 2 MTU2 から入力される A/D 変換開始要求の許可/禁止を設定します。 0: TRGAN トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を禁止 1: TRGAN トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を許可
1	STR1	0	R/W	開始トリガ 1 MTU2 から入力される A/D 変換開始要求の許可/禁止を設定します。 0: TRG4AN トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を禁止 1: TRG4AN トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を許可
0	STR0	0	R/W	開始トリガ 0 MTU2 から入力される A/D 変換開始要求の許可/禁止を設定します。 0: TRG4BN トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を禁止 1: TRG4BN トリガ (MTU2) による A/D 変換の開始を許可

17. A/D 変換器 (ADC)

17.3.4 A/D アナログ入力チャンネル選択レジスタ_0、_1 (ADANSR_0、ADANSR_1)

ADANSR は、8 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、アナログ入力チャンネルの選択を行います。

ビット: 7 6 5 4 3 2 1 0

ANS7	ANS6	ANS5	ANS4	ANS3	ANS2	ANS1	ANS0
初期値: 0	0	0	0	0	0	0	0
R/W: R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	ANS7	0	R/W	A/D アナログ入力チャンネル選択レジスタのビットを 1 に設定することにより、設定したビットに対応するチャンネルが選択されます。アナログ入力端子とビットの対応は表 17.3 を参照してください。 誤動作を防ぐためアナログ入力チャンネルの切り替えは、必ず、ADCR レジスタの ADST ビットが 0 の状態で実施してください。
6	ANS6	0	R/W	
5	ANS5	0	R/W	
4	ANS4	0	R/W	
3	ANS3	0	R/W	
2	ANS2	0	R/W	
1	ANS1	0	R/W	
0	ANS0	0	R/W	

表 17.3 チャンネル選択一覧表

ビット名	アナログ入力チャンネル	
	A/D_0	A/D_1
ANS0	AN0	AN8
ANS1	AN1	AN9
ANS2	AN2	AN10
ANS3	AN3	AN11
ANS4	AN4	AN12
ANS5	AN5	AN13
ANS6	AN6	AN14
ANS7	AN7	AN15

17.3.5 A/D データレジスタ 0~15 (ADDR0~ADDR15)

ADDR は、A/D 変換した結果を格納するための 16 ビットの読み出し専用レジスタです。各アナログ入力チャネルの変換結果は、対応する番号の ADDR に格納されます (表 17.4 参照)。

12 ビットの変換データは ADDR のビット 11 からビット 0 に格納されます。

ADDR の初期値は H'0000 です。

また、ADCR レジスタの ACE ビットを 1 にセットすることにより、ADDR レジスタを読み出した後、自動的に ADDR レジスタを H'0000 にクリアすることができます。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	ADD[11:0]											
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~12	—	すべて 0	R	リザーブビット
11~0	ADD[11:0]	すべて 0	R	ビットデータ (12 ビット)

表 17.4 アナログ入力チャネルと ADDR0~ADDR15 レジスタの対応

A/D_0 変換器		A/D_1 変換器	
アナログ入力チャネル	A/D データレジスタ	アナログ入力チャネル	A/D データレジスタ
AN0	ADDR0	AN8	ADDR8
AN1	ADDR1	AN9	ADDR9
AN2	ADDR2	AN10	ADDR10
AN3	ADDR3	AN11	ADDR11
AN4	ADDR4	AN12	ADDR12
AN5	ADDR5	AN13	ADDR13
AN6	ADDR6	AN14	ADDR14
AN7	ADDR7	AN15	ADDR15

17. A/D 変換器 (ADC)

17.3.6 CPU とのインタフェース

CPU と結合しているチップ内バスは、16 ビット幅なので、上位バイト／下位バイトのデータを個別に読み出す必要はありません。

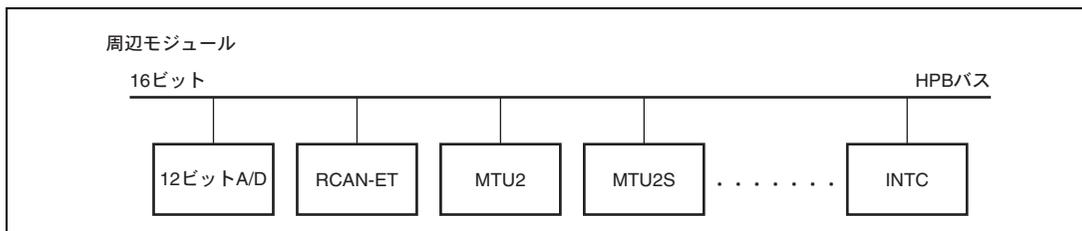


図 17.2 CPU と 12 ビット A/D のインタフェース

17.4 動作説明

A/D 変換の動作モードには、1 サイクルスキャンモードと連続スキャンモードの2種類の動作モードがあります。1 サイクルスキャンモードは、1 チャンネル以上の A/D 変換を1 回行って終了するモードです。連続スキャンモードは、指定した1 チャンネル以上の A/D 変換を ADST ビットが0 にクリアされるまで繰り返すモードです。

動作モードの選択は A/D コントロールレジスタ (ADCR) の ADCS ビットで行います。1 サイクルスキャンモードに設定する場合は ADCS ビットを0、連続スキャンモードに設定する場合は ADCS ビットを1 にします。両モードとも変換が開始すると、A/D アナログ入力チャンネル選択レジスタ (ADANSR) で選択したアナログ入力チャンネル番号の小さい順 (A/D_0 は AN0→AN7、A/D_1 は AN8→AN15) に A/D 変換を行います。

1 サイクルスキャンモードの場合、設定した全チャンネルを1 度変換終了すると ADSR の ADF ビットを1 にセットして、ADST ビットが自動的に0 にクリアされます。連続スキャンモードの場合、設定した全チャンネルを変換終了すると、ADSR の ADF ビットを1 にセットします。A/D 変換を停止する場合、ADST ビットに0 を書き込んでください。ADF ビットが1 にセットされたとき、ADCR の ADIE ビットが1 にセットされていると、A/D 変換終了割り込み (ADI) を発生します。ADF ビットを0 にクリアするときには、ADF ビットの1 を読み出した後、0 を書き込んでください。ただし、ADI 割り込みで DTC を起動した場合には、ADF ビットは自動的に0 にクリアされません。

17.4.1 1 サイクルスキャンモード

アナログ入力チャンネル0~3 (AN0~AN3) を選択して、A/D_0 の変換を4 チャンネルで1 サイクルスキャンする場合の動作例を次に示します。この動作は A/D_1 の A/D 変換でも同様です。

1. A/Dコントロールレジスタ_0 (ADCR_0) の ADCS ビットを0 にセットします。
2. A/Dアナログ入力チャンネル選択レジスタ_0 (ADANSR_0) の ANS0~ANS3 ビットをすべて1 にセットします。
3. A/Dコントロールレジスタ_0 (ADCR_0) の ADST ビットを1 にセットして A/D 変換を開始します。
4. チャンネル0~チャンネル2 (GrA) のサンプリングを同時に行った後、オフセットキャンセル処理 (OFC) を行います。その後、チャンネル0のA/D変換が開始されます。A/D変換が終了すると、A/D変換結果をADDR0レジスタに転送します。続いてチャンネル1が変換され、A/D変換が終了すると、A/D変換結果をADDR1レジスタに転送します。その後、同様にチャンネル2の変換と、A/D変換結果のADDR2レジスタへの転送が行われます。続いてチャンネル3のA/D変換が開始されます。A/D変換が終了すると、A/D変換結果をADDR3レジスタに転送します。
5. 設定した全チャンネル (AN0~AN3) の変換が終了すると、ADF ビットを1 にセットして、自動的に ADST ビットを0 にクリアし、A/D 変換を停止します。このとき、ADIE ビットが1 にセットされていると、A/D 変換終了後、ADI_3 割り込みを発生します。

17. A/D 変換器 (ADC)

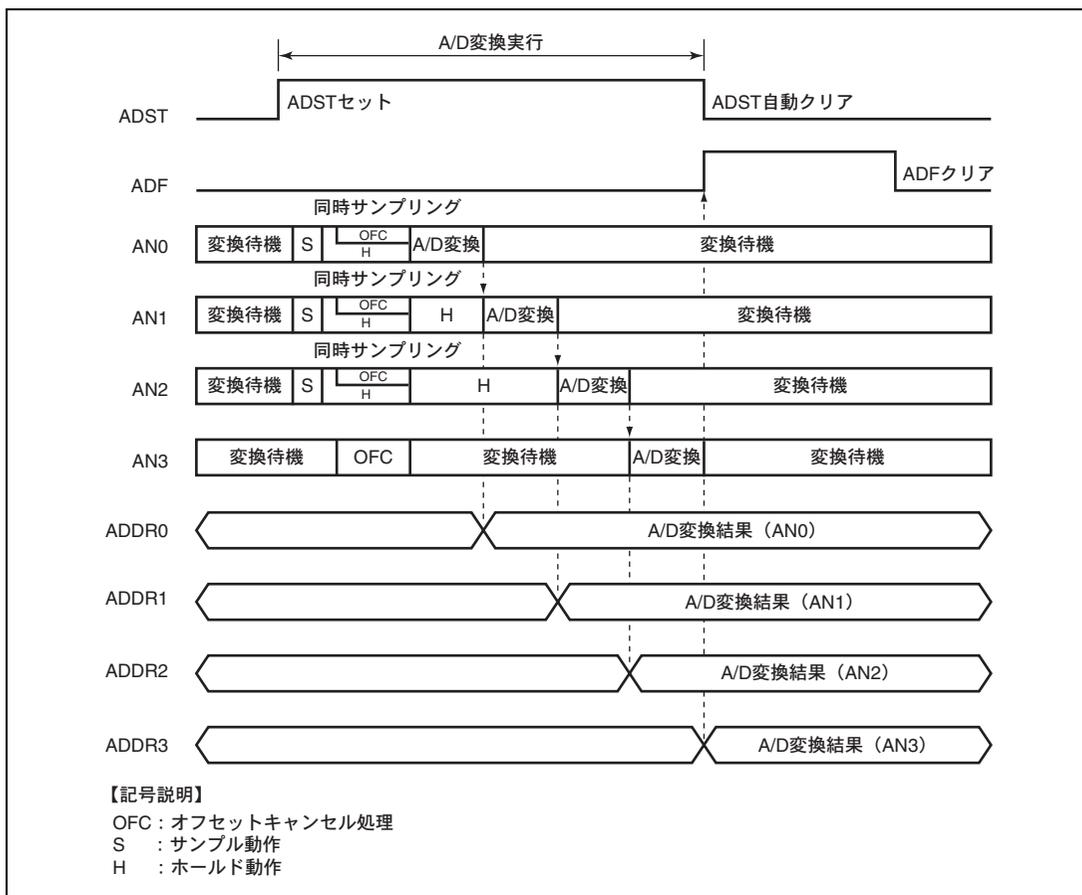


図 17.3 A/D_0 変換器の動作例 (1 サイクルスキャンモード)

17.4.2 連続スキャンモード

アナログ入力チャンネル 0, 2, 3 (AN0, AN2, AN3) を選択して、A/D_0 の変換を 3 チャンネルで連続スキャンする場合の動作例を次に示します。この動作は A/D_1 の A/D 変換でも同様です。

1. A/Dコントロールレジスタ_0 (ADCR_0) の ADCS ビットを 1 にセットします。
2. A/Dアナログ入力チャンネル選択レジスタ_0 (ADANSR_0) の ANS0, ANS2, ANS3 ビットをすべて 1 にセットします。
3. A/Dコントロールレジスタ_0 (ADCR_0) の ADST ビットを 1 にセットして A/D 変換を開始します。
4. チャンネル 0, 2 (GrA) のサンプリングを同時に行います。このとき、ADANSR_0 レジスタの ANS1 ビットが 0 に設定されているので、チャンネル 1 のサンプリングは行いません。その後、オフセットキャンセル処理 (OFC) を行います。次にチャンネル 0 の A/D 変換が開始されます。A/D 変換が終了すると、A/D 変換結果を ADDR0 レジスタに転送します。続いてチャンネル 2 が変換され、A/D 変換が終了すると、A/D 変換結果を ADDR2 レジスタに転送します。チャンネル 1 については A/D 変換を行いません。

5. その後、チャンネル3のA/D変換を開始し、A/D変換が終了するとA/D変換結果をADDR3レジスタに転送します。
6. 設定した全チャンネル (AN0、AN2、AN3) の変換が終了すると、ADFビットが1にセットされます。このとき、ADIEビットが1にセットされていると、A/D変換終了後、ADL3割り込みを発生します。
7. ADSTビットが1にセットされている間は、4.~6.を繰り返します。ADSTビットを0にクリアすると、A/D変換が停止します。この後、ADSTビットを1にセットすると再びA/D変換を開始し、4.~6.を繰り返します。

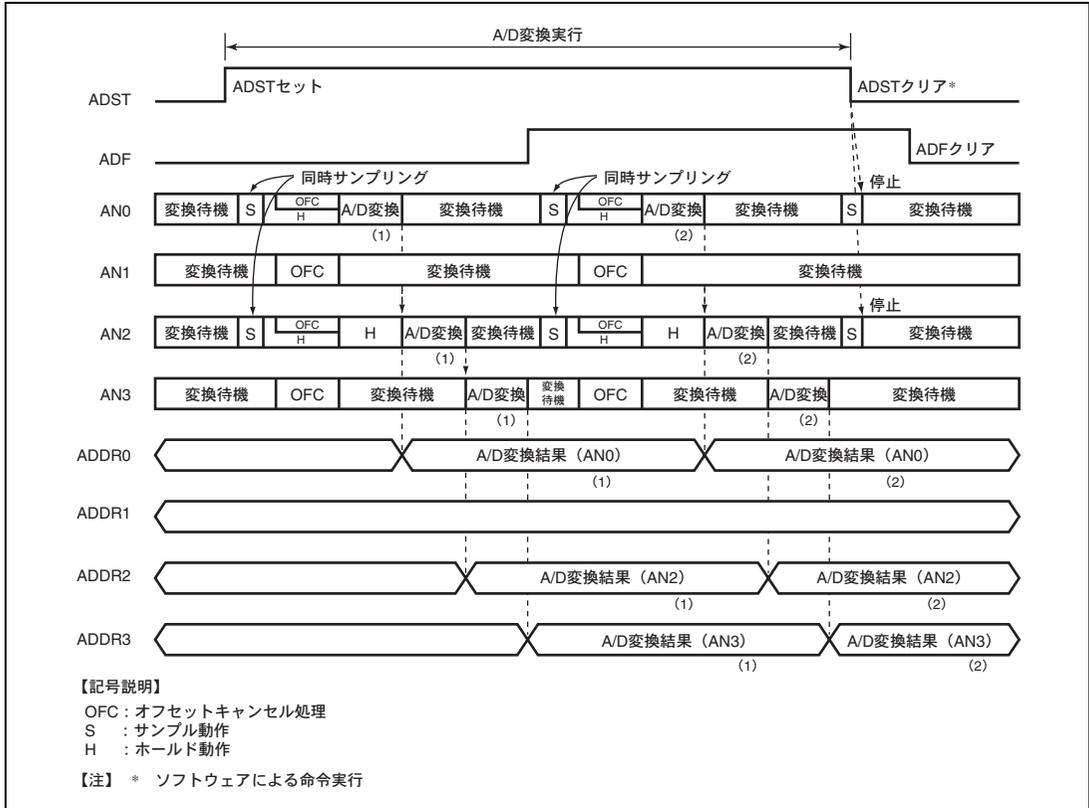


図 17.4 A/D_0 変換器の動作例 (連続スキャンモード)

17.4.3 入力サンプリングと A/D 変換時間

A/D_0 には、各チャンネル共通のサンプル&ホールド回路が内蔵されています。また、A/D_0 のチャンネル 0~2 は、各チャンネル専用のサンプル&ホールド回路を内蔵しています。A/D_0 のチャンネル 0~2 は、ひとつのグループとして同時にサンプリングすることができます。このグループのことをグループ A (GrA) と呼びます (表 17.5)。グループ内で 1 チャンネルのみ ADANSR レジスタで選択した場合でも、専用のサンプル&ホールド回路を使ったサンプル&ホールド動作は行われます。また、専用のサンプル&ホールド回路を持たないチャンネルのみを ADANSR レジスタで設定した場合でも、専用のサンプル&ホールド回路を使った場合と同じ時間が経過します。

以上のことは A/D_1 についても同様です。

CPU によるライト、MTU2、MTU2S による A/D 起動要求、外部トリガといった ADST セット要因が起こると、A/D 変換開始遅延時間 (t_D) 経過後、各チャンネル専用のサンプル&ホールド回路でアナログ入力のサンプリングを行い、その後、オフセットキャンセル処理 (OFC) を行います。その後、各チャンネル共通のサンプル&ホールド回路でアナログ入力のサンプリングを行った後、A/D 変換が開始されます。この場合の A/D 変換のタイミングを図 17.5 に示します。この場合の A/D 変換時間 (t_{CONV}) は、 t_D とオフセットキャンセル処理時間 (t_{OFC})、各チャンネル専用のサンプル&ホールド回路によるアナログ入力サンプリング時間 ($t_{SPL,SH}$)、各チャンネル共通のサンプル&ホールド回路によるアナログ入力サンプリング時間 (t_{SPL}) を含めた時間となります。なお $t_{SPL,SH}$ は、同時にサンプリングするチャンネル数に依存しません。

連続スキャンモードの場合、表 17.6 に示す A/D 変換時間 (t_{CONV}) は 1 サイクル目の変換時間に相当します。2 サイクル目以降は、すべてのチャンネルの変換が終わるまでの変換時間は ($t_{CONV} - t_D + 6$) で表されます。

表 17.5 アナログ入力チャンネルと同時サンプリング可能なグループの対応

A/D_0 変換器		A/D_1 変換器	
アナログ入力チャンネル	グループ	アナログ入力チャンネル	グループ
AN0	GrA	AN8	GrB
AN1		AN9	
AN2		AN10	
AN3	—	AN11	—
AN4	—	AN12	—
AN5	—	AN13	—
AN6	—	AN14	—
AN7	—	AN15	—

表 17.6 A/D 変換時間

項 目	記号	必要ステート数		
		Min.	Typ.	Max.
A/D 変換開始遅延時間	t_d	11 ^{*1}	—	15 ^{*2}
GrA/GrB 専用のサンプル&ホールド回路のアナログ入力サンプリング時間	t_{SPLSH}	—	30	—
オフセットキャンセル処理時間	t_{OFC}	—	50	—
各チャンネル共通のサンプル&ホールド回路のアナログ入力サンプリング時間	t_{SPL}	—	20	—
A/D 変換時間	t_{CONV}	50n+95 ^{*3}	—	50n+99 ^{*3}

- 【注】 *1 MTU2、MTU2S トリガ信号による A/D 起動の場合
 *2 外部トリガ信号による A/D 起動の場合
 *3 n は変換チャンネル数 (n=1~8)

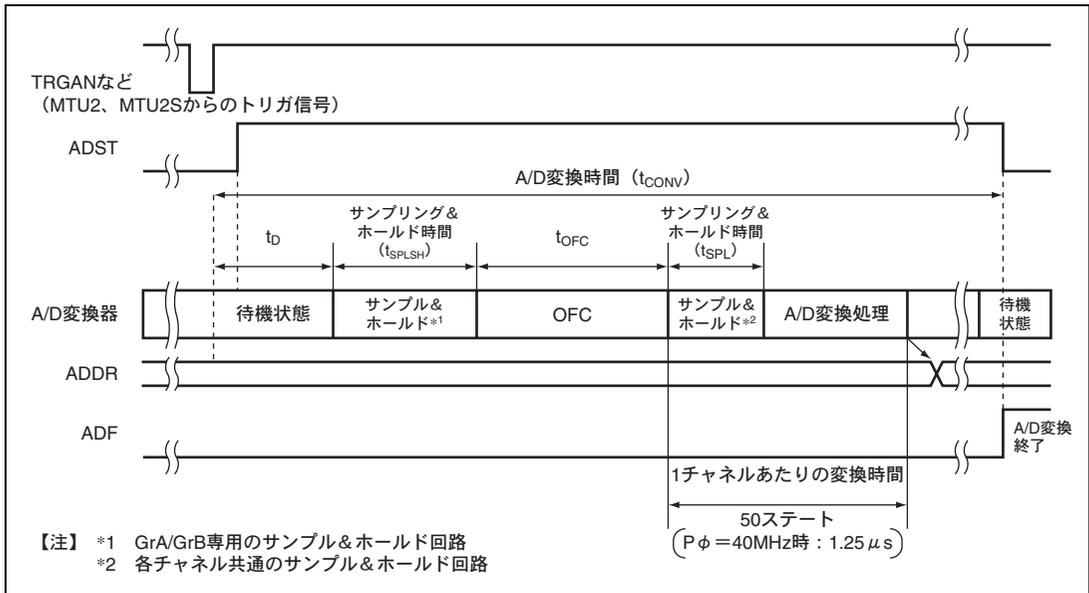


図 17.5 A/D 変換タイミング (1 サイクルスキャンモード)

17.4.4 MTU2、MTU2S による A/D 変換器の起動

MTU2 の A/D 変換開始トリガ (TRGAN、TRG0N、TRG4AN、TRG4BN)、MTU2S の A/D 変換開始トリガ (TRGAN、TRG4AN、TRG4BN) によって、A/D 変換を起動することができます。この機能を有効にしたい場合は、まず ADCR レジスタの TRGE ビットを 1 にセットし、EXTRG ビットを 0 にします。この状態のときに ADSTRGR レジスタで設定した MTU2、MTU2S の A/D 変換開始トリガが発生すると、ADST ビットが 1 にセットされます。ADST ビットが 1 にセットされてから A/D 変換が開始されるまでのタイミングは、A/D 変換起動要因によらず同じです。

A/D 変換開始トリガは、必ず ADCR レジスタ、ADSTRGR レジスタ、ADANSR レジスタを設定した後で入力してください。

17.4.5 外部トリガ入力タイミング

外部トリガ入力により A/D 変換を開始することも可能です。外部トリガ入力をするためには、ピンファンクションコントローラ (PFC) で端子機能を $\overline{\text{ADTRG}}$ に設定し、 $\overline{\text{ADTRG}}$ 端子にハイレベルを入力し、ADCR レジスタの TRGE ビットを 1 にセット、EXTRG ビットを 1 にセットした状態で、 $\overline{\text{ADTRG}}$ 端子からローレベルを入力してください。 $\overline{\text{ADTRG}}$ の立ち下がりエッジで、ADCR の ADST ビットが 1 にセットされ、A/D 変換が開始されます。その他の動作は、A/D 変換起動要因によらず同じです。このタイミングを図 17.6 に示します。

ADST ビットが 1 にセットされるタイミングは、A/D 変換器が $\overline{\text{ADTRG}}$ 端子の立ち下がりエッジを検出してから 5 ステートです。

$\overline{\text{ADTRG}}$ 端子へのローレベル入力は、必ず ADCR レジスタ、ADSTRGR レジスタ、ADANSR レジスタを設定した後で行ってください。

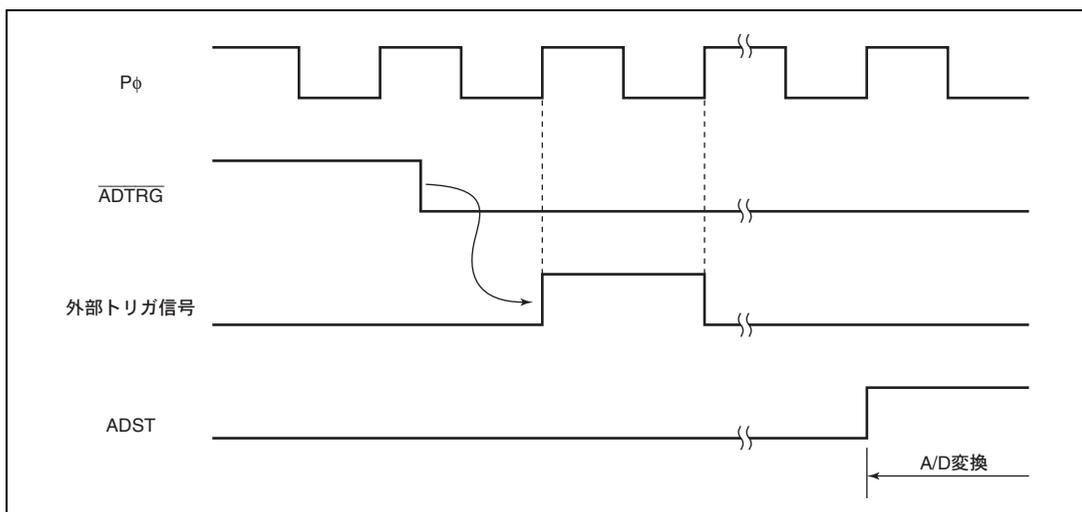


図 17.6 外部トリガ入力タイミング

17.4.6 ADDR レジスタのオートクリア機能の使用例

ADCR レジスタの ACE ビットを 1 にセットすることにより、CPU および DTC によって A/D データレジスタ (ADDR) をリードしたときに、自動的に ADDR レジスタを H'0000 にクリアすることができます。この機能を使うことにより、ADDR レジスタの未更新故障を検出することができます。

図 17.7 に、ADDR レジスタのオートクリア機能が無効 (通常状態) 時/有効時の例を示します。

ACE ビットが 0 (初期値) の場合、A/D 変換結果 (H'0222) が何らかの原因で ADDR レジスタに書き込まれなかったとき、古いデータ (H'0111) が ADDR レジスタの値となります。さらに A/D 変換終了割り込みを利用して、この ADDR レジスタの値を汎用レジスタなどに読み出した場合、古いデータ (H'0111) が汎用レジスタなどに保存されます。未更新のチェックを行う場合、古いデータを RAM や汎用レジスタなどに逐一保存しながらチェックを行う必要があります。

ACE ビットが 1 の場合には、ADDR=H'0111 を CPU/DTC によりリードすることで、ADDR レジスタは自動的に H'0000 にクリアされます。その後、A/D 変換結果の H'0222 が ADDR レジスタに何らかの原因で転送できなかったとき、クリアされたデータ (H'0000) が ADDR レジスタの値として残ります。ここで A/D 変換終了割り込みを利用して、この ADDR レジスタの値を汎用レジスタなどに読み出した場合、H'0000 が汎用レジスタなどに保存されます。読み出されたデータの値が H'0000 であることをチェックするだけで、ADDR レジスタの未更新故障があったと判断できます。

17.5 割り込み要因と DTC 転送要求

A/D 変換器は、A/D 変換終了割り込み (ADI_3、ADI_4) を発生することができます。表 17.7 に割り込み要因を示します。ADCR_0 レジスタの ADIE ビットを 1 にセットすると ADI_3 割り込みの発生を許可、ADCR_1 レジスタの ADIE ビットを 1 にセットすると ADI_4 割り込みの発生を許可します。一方、ADCR_0 レジスタの ADIE ビットを 0 にクリアすると ADI_3 割り込みの発生を禁止、ADCR_1 レジスタの ADIE ビットを 0 にクリアすると ADI_4 割り込みの発生を禁止します。また、DTC での設定により、ADI_3 割り込みまたは ADI_4 割り込み発生時に DTC を起動することができます。ADI_3 割り込みまたは ADI_4 割り込みで DTC を起動する場合、DTC によるデータ転送時に ADSR_0、ADSR_1 の ADF ビットは自動的にクリアされます。

表 17.7 割り込み要因

チャンネル	割り込み要因	割り込み許可ビット	割り込みフラグビット	DTC の起動	優先順位
A/D_0	A/D_3	ADIE	ADF	可	高
A/D_1	A/D_4	ADIE	ADF	可	低

17.6 A/D 変換精度の定義

本 LSI の A/D 変換精度の定義は以下のとおりです。

- 分解能

A/D変換器のデジタル変換出力コード数。

- オフセット誤差

デジタル出力値が最小値（ゼロ電圧）B'000000000000からB'000000000001に変化するときの実際のA/D変換特性と理想A/D変換特性との偏差。ただし、量子化誤差を含まない（図17.8）。

- フルスケール誤差

デジタル出力値がB'111111111110から最大値（フルスケール電圧）B'111111111111に変化するときの実際のA/D変換特性と理想A/D変換特性との偏差。ただし、量子化誤差を含まない（図17.8）。

- 量子化誤差

A/D変換器が本質的に有する誤差であり、1/2LSBで与えられる（図17.8）。

- 非直線性誤差

ゼロ電圧からフルスケール電圧までの間の実際のA/D変換特性と理想A/D変換特性との誤差。ただし、オフセット誤差、フルスケール誤差、および量子化誤差を含まない（図17.8）。

- 絶対精度

デジタル値とアナログ入力値との偏差。オフセット誤差、フルスケール誤差、量子化誤差、および非直線性誤差を含む。

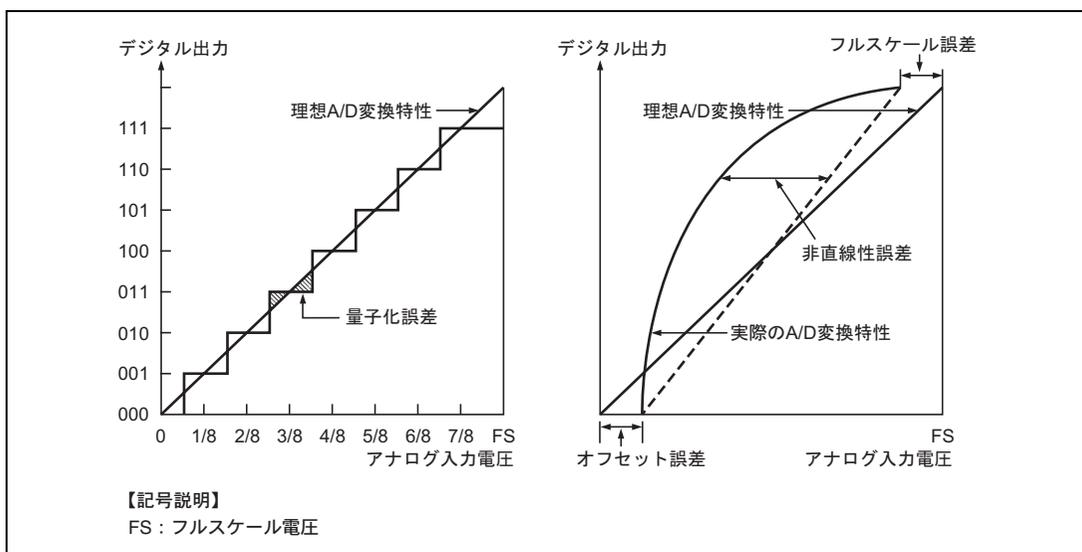


図 17.8 A/D 変換精度の定義

17.7 使用上の注意事項

17.7.1 アナログ入力電圧の設定範囲

A/D 変換中、アナログ入力端子 (ANn) に印加する電圧は $AVrefl \leq ANn (n=0 \sim 15) \leq AVrefh$ の範囲としてください。

17.7.2 AVcc、AVss と Vcc、Vss の関係

A/D 変換器を使用する場合は、 $AVcc=5.0V \pm 0.5V$ 、 $AVss=Vss$ としてください。また、A/D 変換器を使用しない場合は、 $AVss=Vss$ とし、AVcc 端子をオープンにしないでください。

17.7.3 AVrefh、AVrefl 端子の設定範囲

A/D 変換器を使用する場合は $AVrefh=4.5 \sim AVcc$ 、A/D 変換器を使用しない場合は $AVrefh \leq Avcc$ としてください。以上のことが守られない場合、LSI の信頼性に悪影響を及ぼすことがあります。また AVrefl は、 $AVrefl=AVss=Vss$ としてください。

17.7.4 ボード設計上の注意

ボード設計時には、デジタル回路とアナログ回路をできるだけ分離してレイアウトしてください。また、デジタル回路の信号配線とアナログ回路の信号配線を交差させたり、近接させるようなレイアウトは極力避けてください。誘導などにより、アナログ回路の誤動作や A/D 変換値に悪影響を及ぼします。

なお、アナログ入力信号 (AN0~AN15)、アナログ基準電圧 (AVrefh、AVrefl)、アナログ電源 (AVcc)、アナロググランド (AVss) は、デジタル回路と必ず分離してください。さらに AVss は、ボード上の安定したデジタルグランド (Vss) に一点接続してください。

17.7.5 ノイズ対策上の注意

過大なサージなどの異常電圧によるアナログ入力端子 (AN0~AN15) およびアナログ基準電圧 (AVrefh, AVrefl) の破壊を防ぐために、図 17.9 に示すように AVcc - AVss 間に保護回路を接続してください。また、AVrefh, AVrefl に接続するバイパスコンデンサおよび ANn に接続するフィルタのコンデンサは、AVss に接続してください。なお、図 17.9 のようにフィルタ用のコンデンサを接続するとアナログ入力端子 (ANn) の入力電流が平均化されるため、誤差を生じることがあります。したがって、回路定数は十分ご検討の上決定してください。

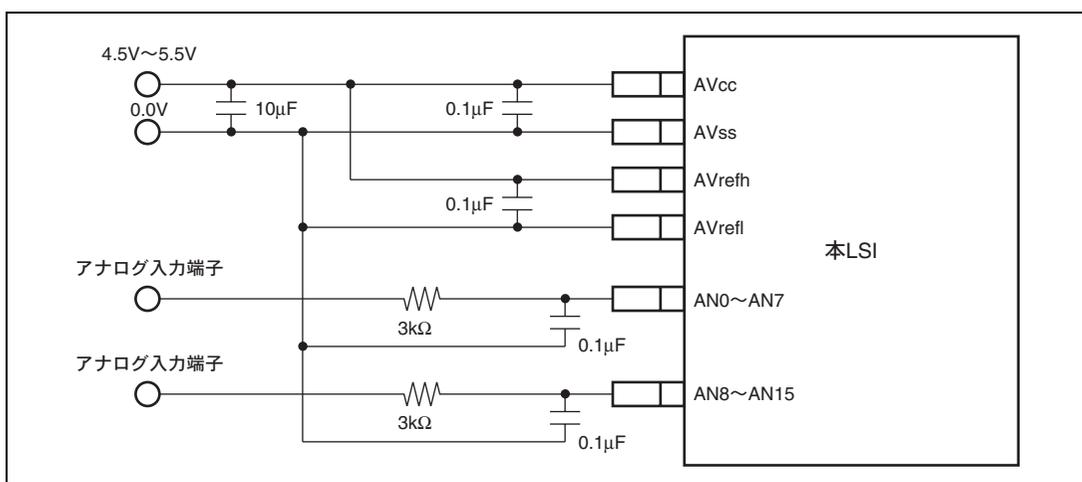


図 17.9 アナログ入力端子の保護回路の例

17.7.6 レジスタ設定時の注意

- A/Dコントロールレジスタ (ADCR) の ADSTビットへのセットは、A/D開始トリガ選択レジスタ (ADSTRGR)、A/Dアナログ入力チャネル選択レジスタ (ADANSR) の設定が済んだ後で行ってください。また、ADCRの ADSTビットが1の状態のとき、ADCRの ADCSビット、ACEビット、ADIEビット、TRGEビット、EXTRGビットの設定を変更しないでください。
- A/Dアナログ入力チャネル選択レジスタ (ADANSR) の ANS7~ANS0ビットがすべて0のまま A/D変換を開始させないでください。

18. コンペアマッチタイマ (CMT)

本 LSI は、2 チャンネルの 16 ビットタイマにより構成されるコンペアマッチタイマ (CMT) を内蔵しています。CMT は 16 ビットのカウンタを持ち、設定した周期ごとに割り込みを発生することができます。

18.1 特長

- 4種類のカウンタ入力クロックを2チャンネル独立で選択可能
4種類の内部クロック (Pφ/8、Pφ/32、Pφ/128、Pφ/512) を選択可能
- コンペアマッチ時、割り込み要求可能
- モジュールスタンバイモードの設定可能

図 18.1 に CMT のブロック図を示します。

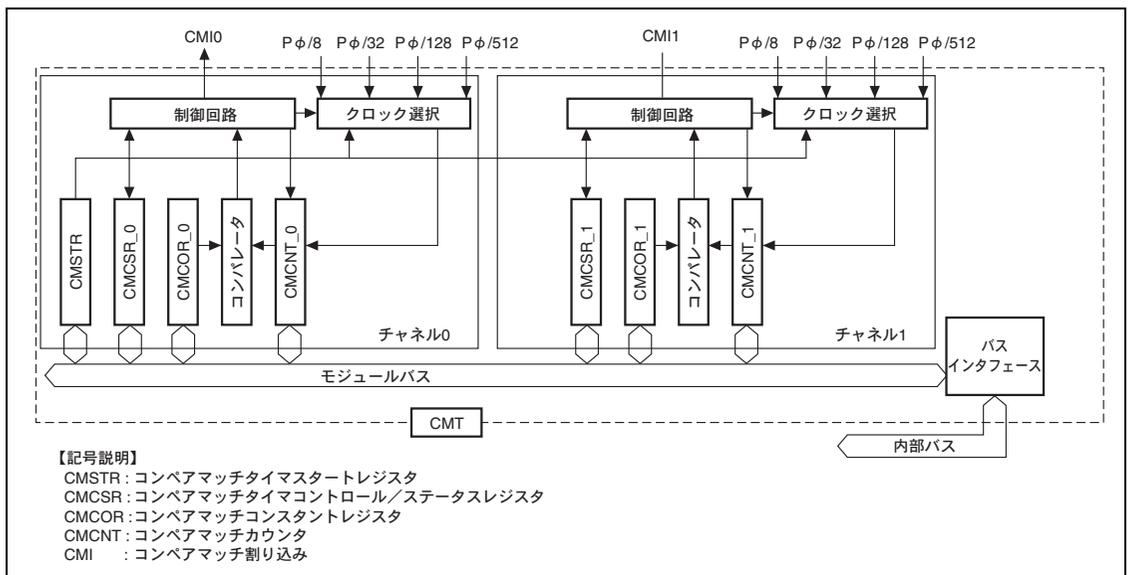


図 18.1 CMT のブロック図

18. コンペアマッチタイマ (CMT)

18.2 レジスタの説明

CMTには以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第25章 レジスタ一覧」を参照してください。なお本章中では、チャンネル数を省略しています。

表 18.1 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
コンペアマッチタイマスタートレジスタ	CMSTR	R/W	H'0000	H'FFFFCE00	8、16、32
コンペアマッチタイマコントロール /ステータスレジスタ_0	CMCSR_0	R/W	H'0000	H'FFFFCE02	8、16
コンペアマッチカウンタ_0	CMCNT_0	R/W	H'0000	H'FFFFCE04	8、16、32
コンペアマッチコンスタントレジスタ_0	CMCOR_0	R/W	H'FFFF	H'FFFFCE06	8、16
コンペアマッチタイマコントロール /ステータスレジスタ_1	CMCSR_1	R/W	H'0000	H'FFFFCE08	8、16、32
コンペアマッチカウンタ_1	CMCNT_1	R/W	H'0000	H'FFFFCE0A	8、16
コンペアマッチコンスタントレジスタ_1	CMCOR_1	R/W	H'FFFF	H'FFFFCE0C	8、16、32

18.2.1 コンペアマッチタイマスタートレジスタ (CMSTR)

CMSTRは16ビットのレジスタで、コンペアマッチカウンタ (CMCNT) の動作/停止を選択します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	STR1	STR0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~2	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
1	STR1	0	R/W	カウントスタート1 コンペアマッチカウンタ_1の動作/停止を選択します。 0: CMCNT_1はカウントを停止 1: CMCNT_1はカウントを開始
0	STR0	0	R/W	カウントスタート0 コンペアマッチカウンタ_0の動作/停止を選択します。 0: CMCNT_0はカウントを停止 1: CMCNT_0はカウントを開始

18.2.2 コンペアマッチタイマコントロール/ステータスレジスタ (CMCSR)

CMCSR は 16 ビットのレジスタで、コンペアマッチの発生の表示、割り込み、およびカウンタ入力クロックの設定を行います。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	CMF	CMIE	-	-	-	-	CKS[1:0]	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	(R/W)*1	R/W	R	R	R	R	R/W	R/W

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
7	CMF	0	(R/W)*1	コンペアマッチフラグ CMCNT と CMCOR の値が一致したか否かを示すフラグです。 0: CMCNT と CMCOR の値は不一致 [クリア条件] • CMF=1 を読み出した後に 0 を書き込んだとき*2 • CMI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが0のときに CMT のレジスタがアクセスされたとき [セット条件] 1: CMCNT と CMCOR の値が一致
6	CMIE	0	R/W	コンペアマッチ割り込みイネーブル CMCNT と CMCOR の値が一致したとき (CMF=1)、コンペアマッチ割り込み (CMI) の発生を許可するか禁止するかを選択します。 0: コンペアマッチ割り込み (CMI) を禁止 1: コンペアマッチ割り込み (CMI) を許可
5~2	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
1, 0	CKS[1:0]	00	R/W	クロックセレクト 1, 0 周辺動作クロック (Pφ) を分周した 4 種類の内部クロックから CMCNT に入力するクロックを選択します。CMSTR の STR ビットが 1 にセットされると、CMCNT は CKS1、CKS0 ビットにより選択されたクロックでカウントを開始します。 00: Pφ/8 01: Pφ/32 10: Pφ/128 11: Pφ/512

【注】 *1 フラグをクリアするため、1を読み出した後に0を書き込むことのみ可能です。

*2 1を読み出した後、0を書き込む前に次のコンペアマッチによるフラグセットが発生した場合は、0を書き込んでフラグはクリアされませんので、再度1を読み出して0を書き込んでください。

18. コンペアマッチタイム (GMT)

18.2.3 コンペアマッチカウンタ (CMCNT)

CMCNT は 16 ビットのレジスタで、アップカウンタとして使用されます。カウンタ入力クロックが CMCSR の CKS1、CKS0 ビットにより選択され、CMSTR の STR ビットが 1 にセットされると、CMCNT は選択されたクロックによりカウントを開始します。CMCNT の値がコンペアマッチコンスタントレジスタ (CMCOR) の値と一致すると、CMCNT は H'0000 にクリアされ CMCSR の CMF フラグが 1 にセットされます。

初期値は H'0000 です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W															

18.2.4 コンペアマッチコンスタントレジスタ (CMCOR)

CMCOR は 16 ビットのレジスタで CMCNT とコンペアマッチするまでの期間を設定します。

初期値は H'FFFF です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W															

18.3 動作説明

18.3.1 期間カウント動作

内部クロックが CMCSR の CKS1、CKS0 ビットにより選択され、CMSTR の STR ビットが 1 にセットされると、CMCNT は選択されたクロックによりインクリメントを開始します。CMCNT の値が CMCOR の値と一致すると、CMCNT は H'0000 にクリアされ CMCSR の CMF フラグが 1 にセットされます。このとき、CMCSR レジスタの CMIE ビットが 1 に設定されていると、コンペアマッチ割り込み (CMI) を要求します。CMCNT は H'0000 からカウントアップを再開します。

図 18.2 にコンペアマッチカウンタ動作を示します。

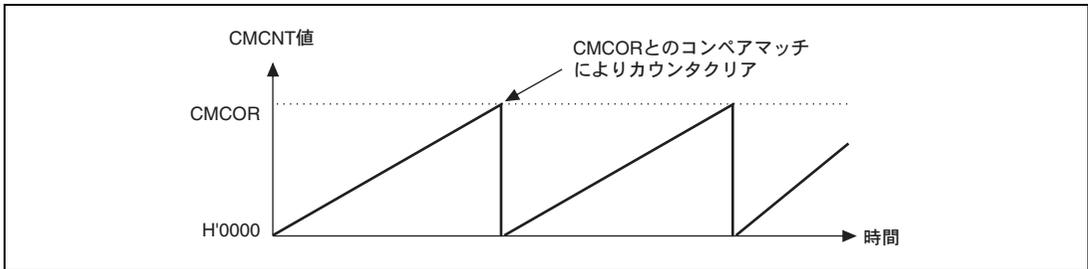


図 18.2 カウンタ動作

18.3.2 CMCNT カウントタイミング

クロック (Pφ) を分周して得られた 4 種類のクロック (Pφ/8、Pφ/32、Pφ/128、Pφ/512) のうち 1 つを CMCSR の CKS1、CKS0 ビットにより選択することができます。図 18.3 にそのタイミングを示します。

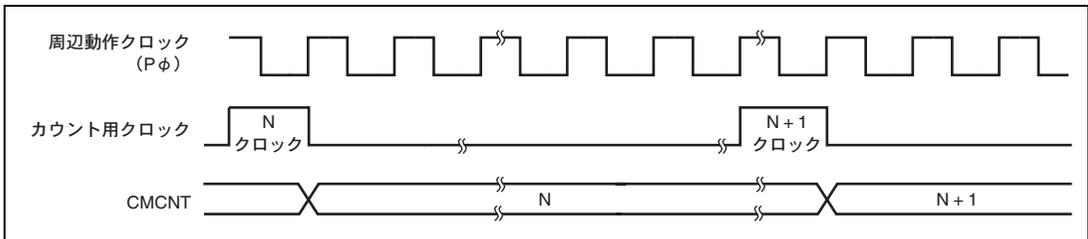


図 18.3 カウントタイミング

18.4 割り込み

18.4.1 CMT の割り込み要因と DTC

CMT は各チャネルごとにコンペアマッチ割り込みを持ち、それぞれ独立なベクタアドレスが割り当てられています。割り込み要求フラグ (CMF) が 1 にセットされ、かつ割り込み許可ビット (CMIE) が 1 にセットされているとき、該当する割り込み要求が出力されます。割り込み要求により CPU 割り込みを起動する場合、チャネル間の優先順位は割り込みコントローラの設定により変更可能です。詳細は「第 6 章 割り込みコントローラ (INTC)」を参照してください。

また、割り込み要求をデータトランスファコントローラ (DTC) の起動要因とすることもできます。この場合、チャネル間の優先順位は固定です。詳細は「第 8 章 データトランスファコントローラ (DTC)」を参照してください。表 18.2 に CMT の割り込み要因を示します。

表 18.2 割り込み要因

チャネル	割り込み要因	割り込み許可ビット	割り込みフラグビット	DTC の起動	優先順位
0	CML_0	CMIE	CMF	可	高
1	CML_1	CMIE	CMF	可	低

18.4.2 コンペアマッチフラグのセットタイミング

CMCOR と CMCNT が一致するとコンペアマッチ信号が発生し、CMCSR の CMF ビットが 1 にセットされます。コンペアマッチ信号は、一致の最終ステート (CMCNT の値が H'0000 に更新されるタイミング) で発生します。つまり、CMCOR と CMCNT の一致後、CMCNT のカウンタ用クロックが入力されないとコンペアマッチ信号は発生しません。図 18.4 に CMF ビットのセットタイミングを示します。

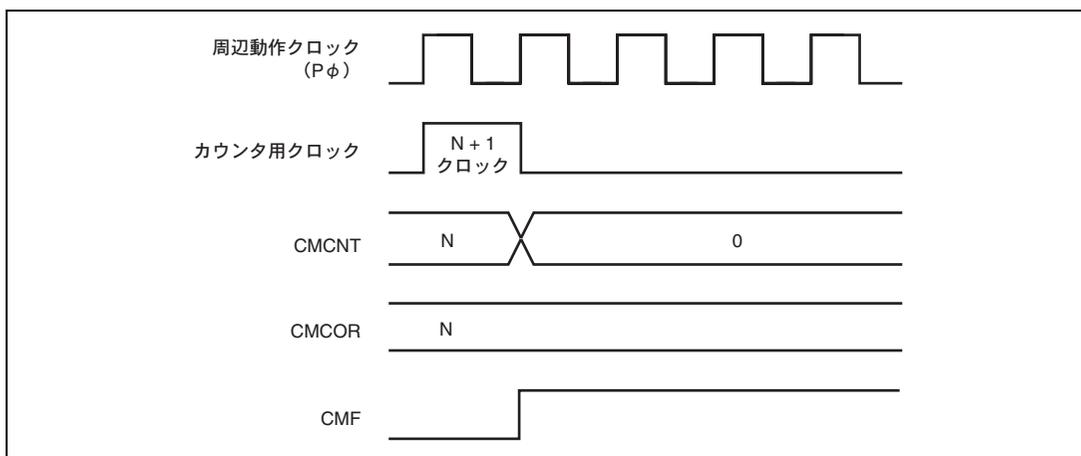


図 18.4 CMF セットタイミング

18.4.3 コンペアマッチフラグのクリアタイミング

CMCSR の CMF ビットは、CMF=1 を読み出した後に 0 を書き込むことでクリアされます。

18.5 使用上の注意事項

18.5.1 モジュールスタンバイモードの設定

CMT はスタンバイコントロールレジスタにより、本モジュールの動作禁止／許可を設定することが可能です。初期値では、CMT の動作は停止します。モジュールスタンバイモードを解除することにより、レジスタのアクセスが可能になります。詳細は「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

18.5.2 CMCNT の書き込みとコンペアマッチの競合

CMCNT カウンタのライトサイクル中の T2 ステートでコンペアマッチ信号が発生すると、CMCNT カウンタへの書き込みは行われず CMCNT カウンタのクリアが優先されます。このタイミングを図 18.5 に示します。

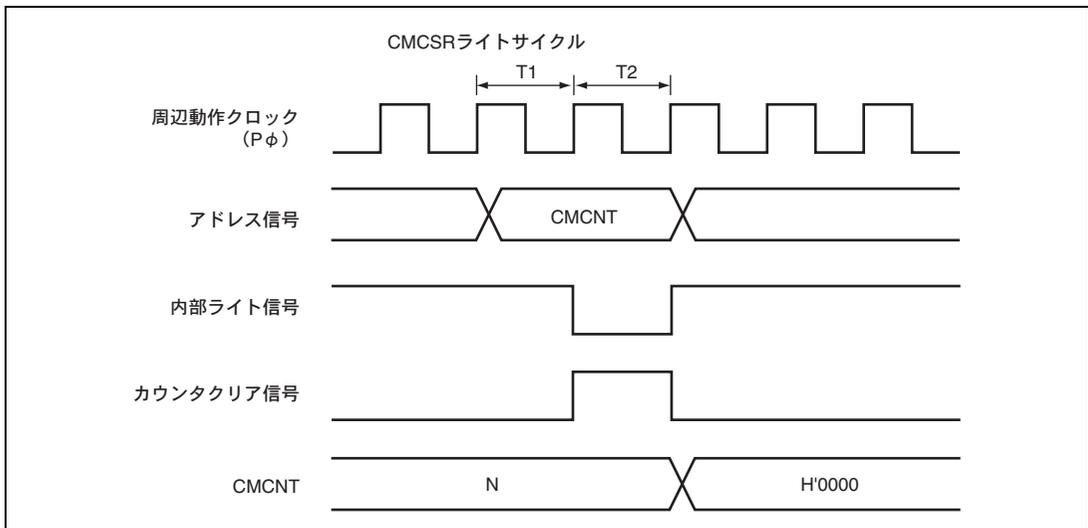


図 18.5 CMCNT の書き込みとコンペアマッチの競合

18.5.3 CMCNT のワード書き込みとカウントアップの競合

CMCNT カウンタのワードライトサイクル中の T2 ステートでカウントアップが発生しても、カウントアップされずにカウンタ書き込みが優先されます。このタイミングを図 18.6 に示します。

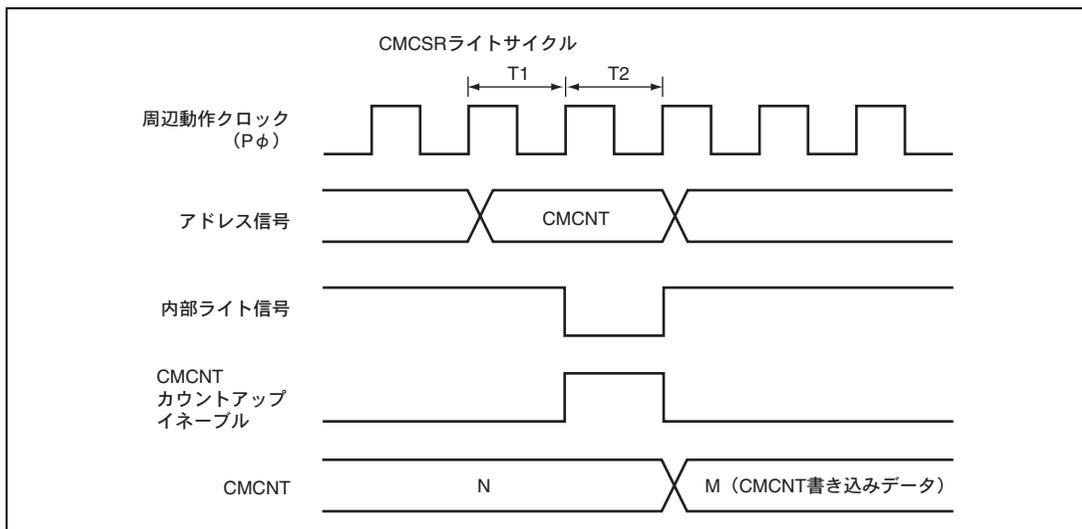


図 18.6 CMCNT のワード書き込みとカウントアップの競合

18.5.4 CMCNT のバイト書き込みとカウントアップの競合

CMCNT のバイトライトサイクル中の T2 ステートでカウントアップが発生しても、書き込みを行った側のライトデータはカウントアップされず、カウンタ書き込みが優先されます。書き込みを行わなかった側のバイトデータもカウントアップされず、書き込む前の内容となります。

CMCNTH ライトサイクル中の T2 ステートでカウントアップが発生した場合のタイミングを図 18.7 に示します。

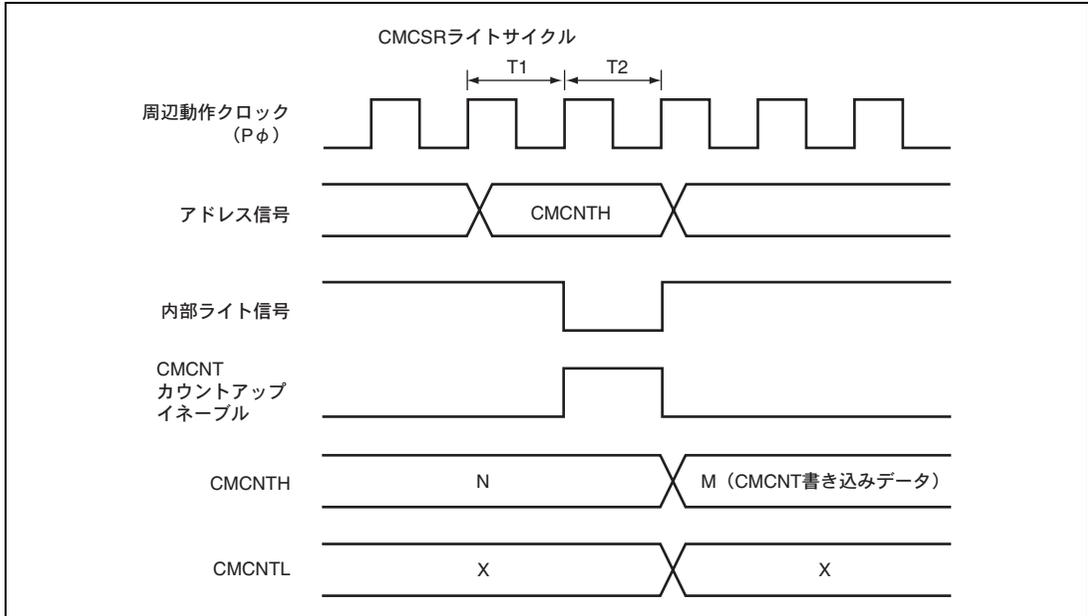


図 18.7 CMCNT のバイト書き込みとカウントアップの競合

18. コンペアマッチタイマ (CMT)

18.5.5 CMCNT と CMCOR のコンペアマッチ

CMCNT のカウント動作停止状態で CMCNT と CMCOR に同じ値を設定しないでください。

CMCNT のカウント動作停止状態で CMCNT と CMCOR に同じ値を設定すると、CMCSR の CMF ビットは 1 にセットされ、CMCNT は H'0000 にクリアされます。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET) は自動車および産業機器システム等でのリアルタイム通信を目的とした CAN (Controller Area Network) を制御するためのモジュールです。

本章は RCAN-ET のプログラムインタフェースについて説明します。

また CAN のデータリンクコントローラの機能については下記参考文献を参照してください。

[参考文献]

1. CAN Specification Version 2.0 part A, Robert Bosch GmbH, 1991
2. CAN Specification Version 2.0 part B, Robert Bosch GmbH, 1991
3. Implementation Guide for the CAN Protocol, CAN Specification 2.0 Addendum, CAN In Automation, Erlangen, Germany, 1997
4. Road vehicles-Controller area network (CAN) : Part 1: Data link layer and physical signaling (ISO-CD-11898-1, 2002)

19.1 特長

- CAN規格2.0B対応
- ビットタイミングはISO-11898規格に準拠
- 16個のメールボックス
- クロック周波数：16～40 MHz
- プログラム可能な15個の送信用メールボックスおよび1個の受信用メールボックス
- 低消費電力のCANスリープモードおよびCANバスアクティビティを検出してCANスリープモードを自動解除
- すべてのメールボックスにも対応したプログラム可能な受信フィルタマスク (スタンダードIDおよびエクステンデッドID)
- 最大1Mbpsのプログラム可能なCANデータレート
- リアルタイムアプリケーション起因による優先順位逆転防止のために、優先順位の内部区分機能を備えた転送メッセージのキューを用意
- 豊富な割り込み要因
- テスト機能を内蔵 (リスンオンリモード、エラーバッシュモード)

19.2 構成

19.2.1 ブロック図

RCAN-ET は、CAN2.0B Active と ISO-11898 をサポートする CAN フレームを構成、制御する自由度の大きい洗練された方法を提供します。RCAN-ET は機能的に、マイクロプロセッサインタフェース (MPI)、メールボックス、メールボックスコントロール、および CAN インタフェースの 4 種類のブロックからなります。

図 19.1 に RCAN-ET のブロック図を示します。

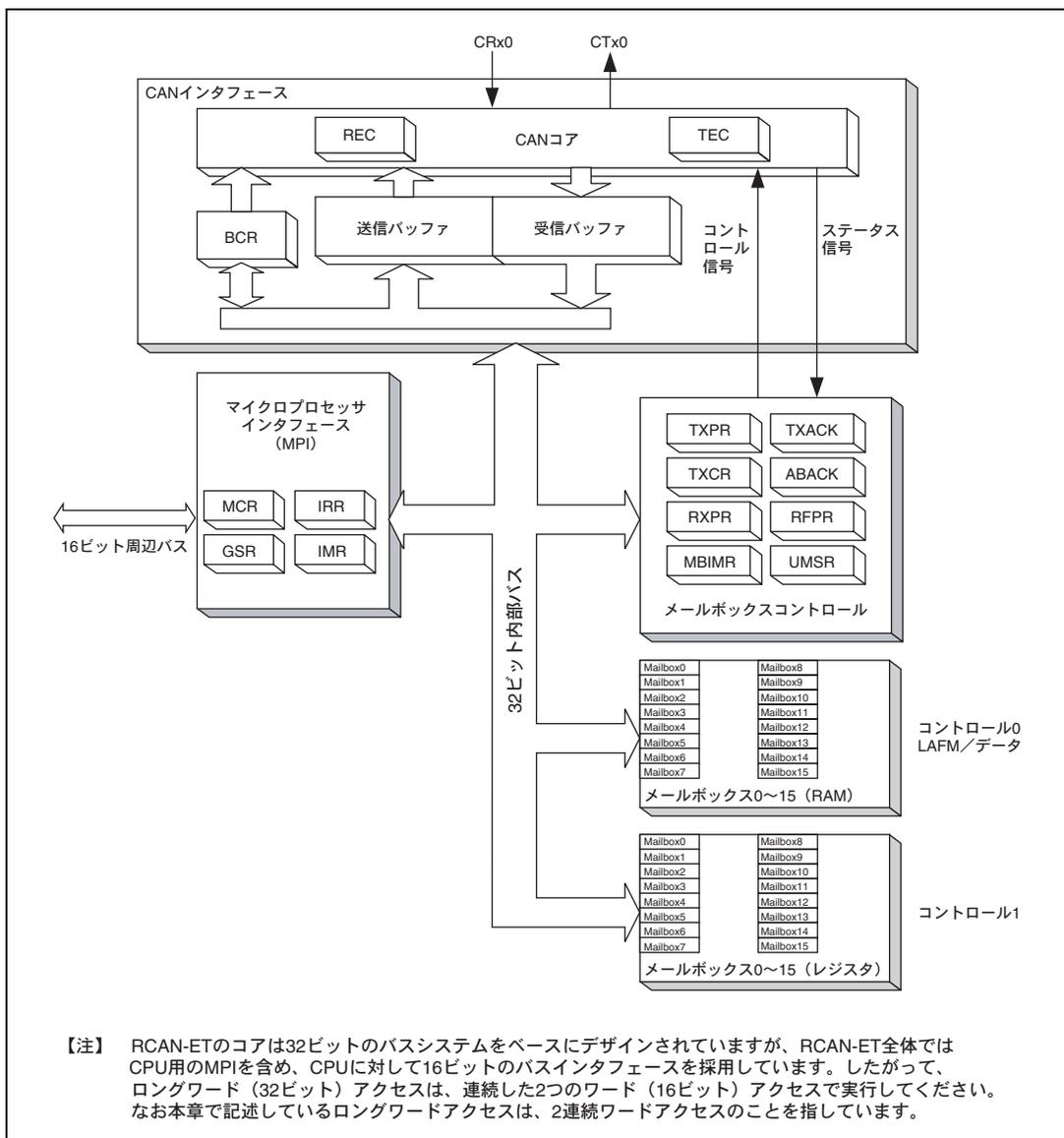


図 19.1 RCAN-ET のブロック図

19.2.2 各ブロックの機能

(1) マイクロプロセッサインタフェース (MPI)

MPI は、CPU と RCAN-ET のレジスタやメールボックスとの間の通信を可能にし、メモリインタフェースを制御します。また MPI は CAN バスのアクティブを検出し、MPI 自身や RCAN-ET の他のモジュールにも CAN バスのアクティブを通知するウェイクアップコントロールロジックを持っているので、RCAN-ET は自動的に CAN スリープモードを解除することができます。なお MPI のレジスタには、MCR、IRR、GSR、および IMR があります。

(2) メールボックス

メールボックスは、メッセージバッファとして RAM およびレジスタに配列されています。RAM とレジスタ内には、それぞれ 16 個のメールボックスがあり、以下の情報を格納します。

[RAM]

- CANメッセージコントロール (ID、RTR、IDEなど)
- CANメッセージデータ (CANデータフレーム用)
- 受信用のローカルアクセプタンスフィルタマスク (LAFM)

[レジスタ]

- CANメッセージコントロール (DLC)
- 3ビットのメールボックスコンフィギュレーション、自動再送信無効ビット、リモートリクエスト用自動送信ビット、ニューメッセージコントロールビット

(3) メールボックスコントロール

メールボックスコントロールは以下のような機能を持ちます。

- メッセージ受信時は、IDを比較しCANインタフェースからのメッセージをメールボックスに格納するためのRAMアドレスとデータを生成し、対応するレジスタをセット/クリアします。
- メッセージ送信時は、RCAN-ETは内部アービトレーションを動作させて正しい優先順位のメッセージを選択し、メールボックスからCANインタフェースの送信バッファにメッセージをロードします。その後、対応するレジスタをセット/クリアします。
- CPUとメールボックスコントロール間のメールボックスアクセスのアービトレーションを行います。
- レジスタは、TXPR、TXCR、TXACK、ABACK、RXPR、RFPR、MBIMR、およびUMSRがあります。

(4) CAN インタフェース

本ブロックは参考文献[2]と[4]のCANバスデータリンクコントローラ仕様をサポートしています。これはOSIモデルで規定されるデータリンクコントローラの全機能を満足します。また、CANバスに特化したレジスタやロジックも提供します。具体的には、受信エラーカウンタ、送信エラーカウンタ、ビットタイミングコンフィギュレーションレジスタ、種々のテストモードなどです。さらに、CANデータリンクコントローラを送受信を格納する機能もあります。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

19.2.3 端子構成

RCAN-ET の端子構成を表 19.1 に示します。

表 19.1 端子構成

名称	端子名	入出力	機能
送信データ端子	CTx0	出力	CAN バス送信用端子です。
受信データ端子	CRx0	入力	CAN バス受信用端子です。

19.2.4 メモリマップ

RCAN-ET のメモリマップを図 19.2 に示します。

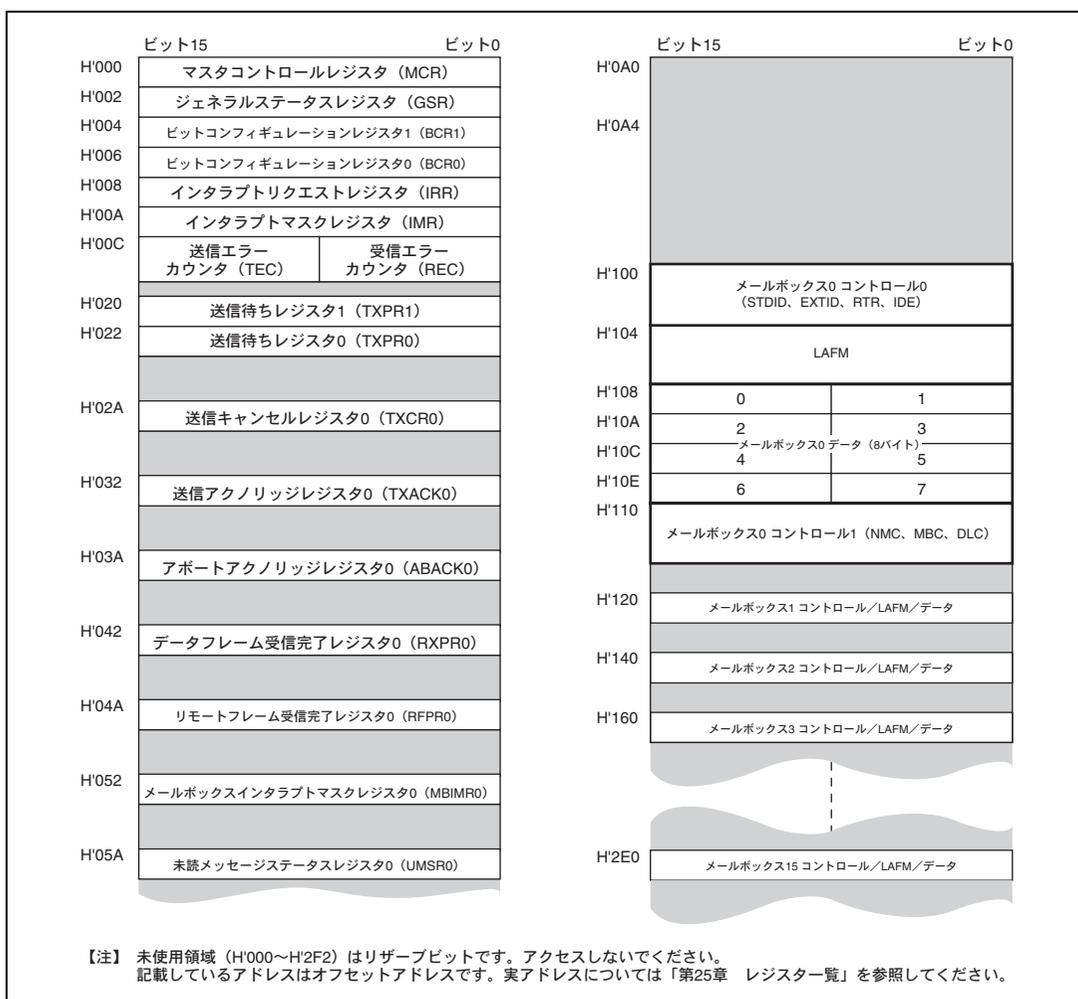


図 19.2 RCAN-ET のメモリマップ

19.3 メールボックス

19.3.1 メールボックスの構成

メールボックスはCAN フレームを送受信するためのメッセージバッファとして動作します。各メールボックスは、メッセージコントロール、ローカルアクセプタンスフィルタマスク (LAFM)、メッセージデータの3個の格納フィールドからなります。

表 19.2 に各メールボックスに対するメッセージコントロール、LAFM、メッセージデータのアドレスマップを示します。

表 19.2 各メールボックスのアドレスマップ

メールボックス	アドレス			
	コントロール 0	LAFM	データ	コントロール 1
	4 バイト	4 バイト	8 バイト	2 バイト
0 (受信のみ)	100-103	104-107	108-10F	110-111
1	120-123	124-127	128-12F	130-131
2	140-143	144-147	148-14F	150-151
3	160-163	164-167	168-16F	170-171
4	180-183	184-187	188-18F	190-191
5	1A0-1A3	1A4-1A7	1A8-1AF	1B0-1B1
6	1C0-1C3	1C4-1C7	1C8-1CF	1D0-1D1
7	1E0-1E3	1E4-1E7	1E8-1EF	1F0-1F1
8	200-203	204-207	208-20F	210-211
9	220-223	224-227	228-22F	230-231
10	240-243	244-247	248-24F	250-251
11	260-263	264-267	268-26F	270-271
12	280-283	284-287	288-28F	290-291
13	2A0-2A3	2A4-2A7	2A8-2AF	2B0-2B1
14	2C0-2C3	2C4-2C7	2C8-2CF	2D0-2D1
15	2E0-2E3	2E4-2E7	2E8-2EF	2F0-2F1

メールボックス 0 は受信専用です。メールボックス 1~15 は、メッセージコントロールの MBC (メールボックス構成) ビットの設定により、送信、受信ともに可能です。メールボックスの構成の詳細を図 19.3 に示します。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

・メールボックス0 (受信用メールボックス)

レジスタ名	アドレス	データバス																アクセスサイズ	フィールド名
		15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
MB[0].CONTROL0H	H*100+N*32	IDE	RTR	0	STDID[10:0]										EXTID[17:16]	16/32ビット	コントロール0		
MB[0].CONTROL0L	H*102+N*32	EXTID[15:0]																16ビット	
MB[0].LAFMH	H*104+N*32	IDE_LAFM	0	0	STDID_LAFM[10:0]										EXTID_LAFM[17:16]	16/32ビット	LAFM		
MB[0].LAFML	H*106+N*32	EXTID_LAFM[15:0]																16ビット	
MB[0].MSG_DATA[0][1]	H*108+N*32	MSG_DATA_0 (最初のRx/Tx バイト)							MSG_DATA_1							8/16/32ビット	データ		
MB[0].MSG_DATA[2][3]	H*10A+N*32	MSG_DATA_2							MSG_DATA_3							8/16ビット			
MB[0].MSG_DATA[4][5]	H*10C+N*32	MSG_DATA_4							MSG_DATA_5							8/16/32ビット			
MB[0].MSG_DATA[6][7]	H*10E+N*32	MSG_DATA_6							MSG_DATA_7							8/16ビット			
MB[0].CONTROL1H. L	H*110+N*32	0	0	NMC	0	0	MBC[2:0]	0	0	0	0	0	DLC[3:0]			8/16ビット	コントロール1		

・メールボックス1~15 (送受信用メールボックス)

レジスタ名	アドレス	データバス																アクセスサイズ	フィールド名
		15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
MB[x].CONTROL0H	H*100+N*32	IDE	RTR	0	STDID[10:0]										EXTID[17:16]	16/32ビット	コントロール0		
MB[x].CONTROL0L	H*102+N*32	EXTID[15:0]																16ビット	
MB[x].LAFMH	H*104+N*32	IDE_LAFM	0	0	STDID_LAFM[10:0]										EXTID_LAFM[17:16]	16/32ビット	LAFM		
MB[x].LAFML	H*106+N*32	EXTID_LAFM[15:0]																16ビット	
MB[x].MSG_DATA[0][1]	H*108+N*32	MSG_DATA_0 (最初のRx/Tx バイト)							MSG_DATA_1							8/16/32ビット	データ		
MB[x].MSG_DATA[2][3]	H*10A+N*32	MSG_DATA_2							MSG_DATA_3							8/16ビット			
MB[x].MSG_DATA[4][5]	H*10C+N*32	MSG_DATA_4							MSG_DATA_5							8/16/32ビット			
MB[x].MSG_DATA[6][7]	H*10E+N*32	MSG_DATA_6							MSG_DATA_7							8/16ビット			
MB[x].CONTROL1H. L	H*110+N*32	0	0	NMC	ATX	DART	MBC[2:0]	0	0	0	0	0	DLC[3:0]			8/16ビット	コントロール1		

【注】 1. グレー表示のビットはリザーブビットです。書き込む値は0にしてください。読み出し値は必ずしも0ではなく、また保証もされません。
 2. メールボックス0のMBC1ビットの値は常に1です。
 3. ATXとDARTはメールボックス0ではサポートされません。また、メールボックス0のMBCの設定値は限られています。
 4. MCR15ビットが1のときはメッセージコントロールおよびLAFMのSTDID、RTR、IDE、EXTIDの順序はHCAN2と異なる順序です。

図 19.3 メールボックス N の構成

19.3.2 メッセージコントロールフィールド

レジスタ名	アドレス	ビット	ビット名	説明
MB[x]. CONTROL0H	H'100+N*32	15	IDE	ID 拡張 CAN データフレームとリモートフレームがスタンダードフォーマットかエクステンデッドフォーマットかを区別します。 0: スタンダードフォーマット 1: エクステンデッドフォーマット
		14	RTR	リモート送信リクエスト データフレームとリモートフレームを区別します。データフレームかリモートフレームかによって受信 CAN フレームがこのビットを書き換えます。 【重要】MBC=B'001 でデータフレーム自動送信 (ATX) ビットをセットすると RTR はセットできません。リモートフレームを受信すると、CPU は対応する RFPR ビットまたは IRR2 (リモートフレームリクエスト割り込み) ビットによって通知されますが、RCAN-ET は現在のメッセージをデータフレームとして送信する必要があるため RTR ビットは変化しません。 【重要】MBC=B'001 で ATX=1 の場合にリモートフレームに自動的に回答を対応させるために、データフレームの転送が許可されるように RTR フラグは 0 にプログラムしなくてはなりません。 【注意】メールボックスがリモートフレームを送るように設定されているとき、転送に用いられた DLC はメールボックスの中に格納されたものとなります。 0: データフレーム 1: リモートフレーム
		13	—	リザーブビット 書き込む値は 0 にしてください。読み出し値は保証されません。
		12~2	STDID [10:0]	スタンダード ID データフレームとリモートフレームの ID (スタンダード ID) を設定するビットです。
		1, 0	EXTID [17:16]	エクステンデッド ID データフレームとリモートフレームの ID (エクステンデッド ID) を設定するビットです。
MB[x]. CONTROL0L	H'102+N*32	15~0	EXTID [15:0]	

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

● メールボックス0

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	0	0	NMC	0	0	MBC[2:0]			0	0	0	0	DLC[3:0]			
初期値:	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

【注】 MBC1 の値は常に 1 です。

● メールボックス1～15

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	0	0	NMC	ATX	DART	MBC[2:0]			0	0	0	0	DLC[3:0]			
初期値:	0	0	0	0	0	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

レジスタ名	アドレス	ビット	ビット名	説明
MB[x]. CONTROL1H	H'110+N*32	15, 14	—	リザーブビット 書き込む値は 0 にしてください。読み出し値は保証されません。
		13	NMC	<p>ニューメッセージコントロール</p> <p>このビットが 0 にセットされると、RXPR あるいは RFPR がすでにセットされているメールボックスは新しいメッセージを格納せず、前のメッセージを保持し USMR の対応するビットをセットします。このビットが 1 にセットされると、RXPR あるいは RFPR がすでにセットされているメールボックスは新しいメッセージをオーバーライトし、USMR の対応するビットをセットします。</p> <p>【重要】 もしリモートフレームがデータフレームで書き換えられたり、あるいはその逆の場合には、RXPR および RFPR フラグは (USMR と一緒に) 同一メールボックスにセットされる可能性があります。この場合、メールボックスコントロールフィールド内にある RTR ビットも上書きされます。</p> <p>0 : オーバランモード 1 : オーバライトモード</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

レジスタ名	アドレス	ビット	ビット名	説明
MB[x]. CONTROL1H	H'110+N*32	12	ATX	<p>データフレーム自動送信</p> <p>本ビットが1にセットされ、リモートフレームがメールボックスで受信されると、DLCが格納されます。そして、TXPRをセットすることで現在のメッセージデータと書き換えられたDLCを使って同じメールボックスから自動的にデータフレームが転送されます。送信のスケジューリングは、メッセージ送信プライオリティビット(MCR2)で構成されているように、ID優先順位あるいはメールボックス優先順位によって制御されます。本機能を使用するにはMBC[2:0]をB'001に設定してください。この機能を用いて送信を行うとき、用いるデータ長コード(DLC)は受信されたものが使用されます。これを適用するには、リモートフレームのDLCは要求されているデータフレームのDLCに対応したものであることが必要です。</p> <p>【重要】 ATXが使用され、MBCがB'001のとき、リモートフレームのIDは、応答メッセージの場合と同じく、データフレームのIDと完全に同じでなくてはならないため、IDEビットのフィルタは使用できません。</p> <p>【重要】 本機能を使用する場合、リモートフレームを受信するにもかかわらず、RTRビットはセットされません。リモートフレームを受信するとCPUはセット済みRFPRによって通知されますが、RCAN-ETは現在のメッセージをデータフレームとして送信する必要があるためRTRビットは変更されません。</p> <p>【重要】 オーバラン状態(NMC=0に設定されたメールボックスのUMSRがセット)では、受信メッセージは破棄されます。ATX=1に設定されたメールボックスがリモートフレームによりオーバラン状態になった場合、旧メッセージの自動送信の要求が受け付けられる場合があります。</p> <p>0: データフレームの自動送信無効 1: データフレームの自動送信有効</p> <p>【注】 本ビットはメールボックス1~15にのみあります。メールボックス0ではリザーブビットとなります。</p>
		11	DART	<p>自動再送信無効</p> <p>このビットがセットされると、CANバスエラーのイベントが発生した場合や、CANバスのアービトラージで負けた場合、メッセージの自動再送信を無効にします。実際に、本機能が使用されるときは、対応するTXCRビットが送信の最初に自動的にセットされます。このビットが0にセットされると、RCAN-ETは送信が正常終了されるまで、あるいはTXCRでキャンセルされるまで、要求された回数だけ送信し続けます。</p> <p>0: 再送信有効 1: 再送信無効</p> <p>【注】 本ビットはメールボックス1~15にのみあります。メールボックス0ではリザーブビットとなります。</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

レジスタ名	アドレス	ビット	ビット名	説明
MB[x]. CONTROL1H	H'110+N*32	10~8	MBC[2:0]	<p>メールボックスコンフィギュレーション</p> <p>これらのビットは各メールボックスの機能を表 19.3 のように設定します。MBC が B'111 のとき、メールボックスはアクティブでなくなります。つまり TXPR やその他の設定にかかわらずメッセージの送受信を行いません。</p> <p>MBC を B'100、B'101、B'110 に設定することは禁止されています。MBC をそれら以外の値に設定すれば LAFM フィールドは使用可能となります。</p> <p>MBC が受信にセットされているとき、TXPR は設定しないでください。</p> <p>ハードウェア保護機能はなく、TXPR はセットされたままになります。メールボックス 0 の MBC1 はハードウェアによって 1 に固定されます。</p>
MB[x]. CONTROL1L	H'111+N*32	7~4	—	<p>リザーブビット</p> <p>書き込む値は 0 にしてください。読み出し値は保証されません。</p>
		3~0	DLC[3:0]	<p>データ長コード</p> <p>データフレームで送信されるデータのバイト数 (0~8) をエンコードします。リモートフレーム要求が送信される時、これに使用される DLC の値は要求されたデータフレームの DLC の値と等しいものでなくてはなりません。</p> <p>0000 : データ長 0 バイト 0001 : データ長 1 バイト 0010 : データ長 2 バイト 0011 : データ長 3 バイト 0100 : データ長 4 バイト 0101 : データ長 5 バイト 0110 : データ長 6 バイト 0111 : データ長 7 バイト 1xxx : データ長 8 バイト</p> <p>【注】 x : Don't care</p>

表 19.3 メールボックスの機能の設定

MBC2	MBC1	MBC0	データ フレーム送信	リモート フレーム送信	データ フレーム受信	リモート フレーム受信	説明	
0	0	0	可	可	不可	不可	• メールボックス 0 は 使用禁止	
0	0	1	可	可	不可	可	• ATX で使用可能* • メールボックス 0 は 使用禁止 • LAFM は使用可能	
0	1	0	不可	不可	可	可	• メールボックス 0 は 使用可能 • LAFM は使用可能	
0	1	1	不可	不可	可	不可	• メールボックス 0 は 使用可能 • LAFM は使用可能	
1	0	0	設定禁止					
1	0	1	設定禁止					
1	1	0	設定禁止					
1	1	1	メールボックスインアクティブ (初期値)					

【注】 * 自動再送信をサポートするために、MBC が B'001 で ATX が 1 のとき RTR は 0 にしてください。ATX が 1 の設定で使用するときは IDE のフィルタは使用しないでください。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

19.3.3 ローカルアクセプタンスフィルタマスク (LAFM)

MBCがB'001、B'010、B'011の値の場合、このフィールドは受信用のLAFMとして使用されます。LAFMはメールボックスが複数の受信IDを受け入れることを許可します。LAFMは、図19.4に示すとおり、2つの16ビットの読み出し/書き込み可能なエリアから成ります。

レジスタ名	アドレス	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	アクセスサイズ	フィールド名
MB[0].LAFMH	H'104+N*32	IDE_LAFM	0	0	STDID_LAFM[10:0]												EXTID_LAFM[17:16]	16/32ビット	LAFM
MB[0].LAFML	H'106+N*32	EXTID_LAFM[15:0]												16ビット					

図 19.4 ローカルアクセプタンスフィルタマスク (LAFM)

1つのビットがLAFMにセットされている場合、RCAN-ETが一致するCAN-IDでメールボックスを検索するとき、受信されたCANのIDの対応するビットは無視されます。ビットがクリアされている場合、受信されたCANのIDの対応するビットは格納されるメールボックスに設定されているSTDID/IDE/EXTIDと一致していません。LAFMの構造はメールボックスのメッセージコントロールと同じです。この機能を使用しない場合は0で埋める必要があります。

- 【注】
1. RCAN-ETは、メールボックス15からメールボックス0まで、一致するIDの検索を開始します。RCAN-ETは一致するIDを検知すると、ただちに検索を終了し、そのメッセージはNMCやRXPR/RFPFRフラグによらず格納されます。これは、LAFMを使用しても受信メッセージは1つのメールボックスにのみ格納されることを示します。
 2. 1つのメッセージが受信され一致するメールボックスが見つかったら、メッセージ全体がメールボックスに格納されます。LAFMを使用している場合、STDID、RTR、IDE、EXTIDは受信されたメッセージのSTDID、RTR、IDE、EXTIDに更新されるので、受信前に設定されていたものと異なります。

レジスタ名	アドレス	ビット	ビット名	説明
MB[x]. LAFMH	H'104+N*32	15	IDE_LAFM	IDEビットのフィルタマスクビット 0: 対応するIDEビットが有効 1: 対応するIDEビットが無効
		14, 13	—	リザーブビット 書き込む値は0にしてください。読み出し値は保証されません。
		12~2	STDID_LAFM [10:0]	STDID[10:0]のフィルタマスクビット 0: 対応するSTDIDビットが有効 1: 対応するSTDIDビットが無効
		1, 0	EXTID_LAFM [17:16]	EXTID[17:0]のフィルタマスクビット 0: 対応するEXTIDビットが有効 1: 対応するEXTIDビットが無効
MB[x]. LAFML	H'106+N*32	15~0	EXTID_LAFM [15:0]	1: 対応するEXTIDビットが無効

19.3.4 メッセージデータフィールド

送受信される CAN メッセージを格納します。MSG_DATA_0 は送受信が行われる最初のデータバイトに対応します。CAN バス上のビットの並び順はビット 7 からビット 0 です。

19.4 RCAN-ET のコントロールレジスタ

RCAN-ET のコントロールレジスタについて説明します。RCAN-ET のコントロールレジスタはワードサイズ (16 ビット) でのみアクセスできます。

表 19.4 に RCAN-ET のコントロールレジスタを示します。

表 19.4 RCAN-ET のコントロールレジスタの構成

レジスタ名	略称	アクセスサイズ (ビット)
マスタコントロールレジスタ	MCR	ワード
ジェネラルステータスレジスタ	GSR	ワード
ビットコンフィギュレーションレジスタ 1	BCR1	ワード
ビットコンフィギュレーションレジスタ 0	BCR0	ワード
インタラプトリクエストレジスタ	IRR	ワード
インタラプトマスクレジスタ	IMR	ワード
送信エラーカウンタ/受信エラーカウンタ	TEC/REC	ワード

19.4.1 マスタコントロールレジスタ (MCR)

MCR は、16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、RCAN-ET を制御します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	MCR15	MCR14	-	-	-	TST[2:0]		MCR7	MCR6	MCR5	-	-	MCR2	MCR1	MCR0	
初期値:	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
R/W:	R/W	R/W	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	MCR15	1	R/W	<p>ID 並べ替え</p> <p>本ビットは HCAN2 と互換性のあるメッセージコントロールおよび LAFM の STDID、RTR、IDE、EXTID の順序を設定できます。なお本ビットはリセットモードでのみ変更可能です。ID 並び替えの順序については図 19.5 を参照してください。</p> <p>0 : RCAN-ET と HCAN2 は同等の順序 1 : RCAN-ET と HCAN2 は異なる順序</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
14	MCR14	0	R/W	<p>自動バスオフホルト</p> <p>本ビットと MCR6 がともに設定された場合、RCAN-ET がバスオフ状態に入ると MCR1 はただちに自動的にセットされます。本ビットはリセットモードでのみ変更可能です。</p> <p>0: 通常の復帰シーケンス (128 × 11 レセツシブビット) で RCAN-ET バスオフ状態を維持</p> <p>1: MCR6 がセットされると RCAN-ET はバスオフ状態のあと、ただちにホルトモードに入ります</p>
13~11	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値は常に 0 にしてください。</p>
10~8	TST[2:0]	000	R/W	<p>テストモード</p> <p>本ビットはテストモードを有効/無効にします。テストモードを起動する前に、RCAN-ET をホルトモードあるいはリセットモードにする必要がありますので注意してください。これは、テストモードへの遷移が進行中の送受信に影響することを回避するためです。詳細については「19.6.2 テストモードの設定」を参照してください。</p> <p>テストモードは診断およびテストのためだけに用いるもので、RCAN-ET が通常動作時には使用できません。</p> <p>000: ノーマルモード</p> <p>001: リスンオンリモード (受信専用モード)</p> <p>010: セルフテストモード 1 (外部)</p> <p>011: セルフテストモード 2 (内部)</p> <p>100: ライトエラーカウンタ</p> <p>101: エラーバッシブモード</p> <p>110: 設定禁止</p> <p>111: 設定禁止</p>
7	MCR7	0	R/W	<p>自動ウェイクモード</p> <p>本ビットは CAN スリープモードの自動ウェイクモードを有効/無効にします。本ビットが設定されると、RCAN-ET は CAN バスアクティビティ (ドミナントビット) を検出して自動的に CAN スリープモード (MCR5) を解除します。本ビットがクリアされると RCAN-ET は自動的に CAN スリープモードを解除しません。</p> <p>RCAN-ET は、RCAN-ET をウェイクアップしたメッセージを格納できません。</p> <p>0: CAN バスのアクティビティによる自動ウェイクモードが無効</p> <p>1: CAN バスのアクティビティによる自動ウェイクモードが有効</p> <p>【注】 CAN スリープモード中は MCR7 ビットを変更できません。</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
6	MCR6	0	R/W	<p>バスオフ時ホルト</p> <p>本ビットは、バスオフ時に MCR1 がセットされるとただちにホルトモードに入ることを有効にするか無効にするかを設定します。本ビットはリセットあるいはホルトモードでのみ変更可能です。バスオフ時にホルトモードに入った場合、CAN コントローラもただちにエラーアクティブモードに復帰するので注意してください。</p> <p>0: MCR1 がセットされても、バスオフ時にホルトモードには入らず、復帰シーケンスが終了するのを待ちます</p> <p>1: バスオフ時に MCR1 または MCR14 がアサートされると、ただちにホルトモードに入ります</p>
5	MCR5	0	R/W	<p>CAN スリープモード</p> <p>本ビットは CAN スリープモードへの遷移を有効/無効にします。RCAN-ET がホルトモード時に本ビットがセットされると、CAN スリープモードへの遷移が有効になります。本ビットの設定は、ホルトモードに入った後に許可されます。2つのエラーカウンタ (REC、TEC) は CAN スリープモードの間は変化しません。CAN スリープモードを解除するには2つの方法があります。</p> <ul style="list-style-type: none"> • MCR5 ビットに 0 を書き込む • MCR7 が有効の場合、CAN バス上のドミナントビットを検出する <p>自動ウェイクアップモードが無効であれば、CAN スリープモードが終了するまで RCAN-ET はすべての CAN バスの動作を無視します。CAN スリープモードを解除するときは、RCAN-ET は CAN バス動作に入る前に 11 個のリセットビットをチェックすることで CAN バスと同期を取ります。これは 2 番目の方法が使用されているときに RCAN-ET が最初のメッセージを受信できないことを意味します。同様に CAN トランシーバもスタンバイモードを終了するときには最初のメッセージを受信できませんので、ソフトウェアはこの方法で設計する必要があります。</p> <p>CAN スリープモード中は MCR、GSR、IRR、IMR レジスタだけがアクセス可能です。</p> <p>0: CAN スリープモードが解除されています</p> <p>1: CAN スリープモードへの遷移が有効です</p> <p>【注】 RCAN-ET は、最初にホルトモードに設定してから CAN スリープモードに遷移することを推奨します。これにより、CAN スリープモードに遷移する前に CPU が待ち状態のすべての割り込みをクリアすることができます。すべての割り込みがクリアされてしまうと同時に RCAN-ET はホルトモードから CAN スリープモードに遷移しなければなりません。(具体的には MCR5 に 1 を、MCR1 に 0 を同時にライトします。)</p>
4、3	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値は常に 0 にしてください。</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	MCR2	0	R/W	<p>メッセージ送信プライオリティ</p> <p>本ビットはペンディング中の送信データの送信順序を選択します。本ビットを1にセットした場合、送信データは送信待ちレジスタ (TXPR) のビット順で送信されます。送信はメールボックス 15 を最優先で開始し、メールボックス 1 まで続けます (メールボックスが送信用に設定されている場合)。もし本ビットがクリアされると、すべての送信メッセージは (内部アービトレーションを走らせることにより) 優先順位どおりキューに入ります。最優先のメッセージは最小の数字のアービトレーションフィールド (STDID + IDE ビット + EXTID (IDE=1 の場合) + RTR ビット) を持ち、最初に送信されます。内部アービトレーションは RTR ビットと IDE ビットを含みず (内部アービトレーションは、2 つの CAN ノード間の CAN バス上にあるアービトレーションが同時に遷移を開始するのと同じ方法で動作します)。本ビットはリセットあるいはホルトモードでのみ変更可能です。</p> <p>0: メッセージ ID 優先順に送信</p> <p>1: メールボックス番号順 (メールボックス 15→メールボックス 1) に送信</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
1	MCR1	0	R/W	<p>ホルトリクエスト</p> <p>本ビットをセットするとCANコントローラは現在の動作を終了したのちホルトモードに入ります（ここでCANバスからは切り離されます）。RCAN-ETは本ビットがクリアされるまでホルトモードのままになります。ホルトモード中、CANインタフェースはCANバス動作に関係せず、メッセージの格納や送信も行いません。ホルト状態を自身に通知するためのIRR0とGSR4を除き、ユーザレジスタ（メールボックスの内容およびTEC/RECを含みます）の内容は保持されます。CANバスがアイドルまたはインタミッション状態の場合は、MCR6にかかわらずRCAN-ETは1ビット時間内にホルトモードになります。MCR6がセットされると、バスオフ中のホルトリクエストも1ビット時間内に動作します。それ以外ではバスオフ復帰シーケンスは事前に完了します。ホルトモードになるとIRR0とGSR4によって通知されます。</p> <p>MCR14とMCR6がセットされると、本ビットはRCAN-ETがバスオフ状態になればすぐに自動的にセットされます。</p> <p>ホルトモード中、RCAN-ETはバス動作に関係しないため、ビットタイミング設定を除きRCAN-ETの設定を変更することができます。CANバス動作に再び参加するには、本ビットを0にクリアする必要があります。クリア後、RCAN-ETは11個のレセシブビットが検出されるまで待ち、CANバスに参加します。</p> <p>0：ホルトモードリクエストをクリア 1：ホルトモード遷移リクエスト</p> <p>【注】 1. ホルトリクエストが発行された後は、CPUはホルトモードへの遷移が完了するまで(IRR0とGSR4で通知されます)TXPRとTXCRにアクセスおよび本ビットをクリアすることができません。MCR1がセットされた後、この状態はホルトモードに入ってからか、（ソフトウェアまたハードウェアでの）リセット動作でのみ解除できます。</p> <p>2. ホルトモードへあるいはホルトモードからの遷移が可能なのは、BCR1とBCR0レジスタが適切なポーレートに設定されているときだけです。</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	MCR0	1	R/W	<p>リセットリクエスト</p> <p>本ビットは RCAN-ET モジュールのリセットを制御します。本ビットが 0 から 1 に変わったとき、RCAN-ET コントローラはリセットルーチンに入り、内部ロジックを再び初期化して、リセットモードを通知するため GSR3 と IRR0 をセットします。すべてのユーザレジスタが初期化されます。</p> <p>本ビットがセットされている間、RCAN-ET は再設定することができます (コンフィギュレーションモード)。CAN バスに参加するために本ビットは 0 をライトしてクリアする必要があります。クリア後、RCAN-ET は、11 個のレセプションビットの検出を待って CAN バスに参加します。</p> <p>CAN バス上の値をサンプリングするためにポーレートを適切な値に設定する必要があります。パワーオンリセット後には、このビットと GSR3 は常にセットされます。これはリセットがリクエストされ RCAN-ET を設定する必要があることを示します。</p> <p>リセットリクエストはパワーオンリセットに相当しますがソフトウェアで制御されます。</p> <p>0 : CAN インタフェースノーマルモード (MCR0=0 かつ GSR3=0) [クリア条件] RCAN-ET をリセットした後に 0 が書き込まれたとき 1 : CAN インタフェースのリセットモード遷移リクエスト</p>

・ MCR15 (ID並べ替え) = 0																		
アドレス	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	アクセスサイズ	フィールド名
H'100+N*32	0	STDID[10:0]											RTR	IDE	EXTID[17:16]	16/32ビット	コントロール0	
H'102+N*32	EXTID[15:0]													16ビット				
H'104+N*32	0	STDID_LAFM[10:0]											0	IDE_LAFM	EXTID_LAFM [17:16]	16/32ビット	LAFMフィールド	
H'106+N*32	EXTID_LAFM[15:0]													16ビット				
・ MCR15 (ID並べ替え) = 1																		
アドレス	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	アクセスサイズ	フィールド名
H'100+N*32	IDE	RTR	0	STDID[10:0]											EXTID[17:16]		16/32ビット	コントロール0
H'102+N*32	EXTID[15:0]													16ビット				
H'104+N*32	IDE_LAFM	0	0	STDID_LAFM[10:0]											EXTID_LAFM [17:16]		16/32ビット	LAFMフィールド
H'106+N*32	EXTID_LAFM[15:0]													16ビット				

図 19.5 ID 並べ替え

19.4.2 ジェネラルステータスレジスタ (GSR)

GSR は、16 ビットの読み出し専用レジスタで、RCAN-ET の状態を示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	GSR5	GSR4	GSR3	GSR2	GSR1	GSR0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~6	—	すべて 0	R	リザーブビット 書き込む値は常に 0 にしてください。読み出すと常に 0 が読み出されます。
5	GSR5	0	R	エラーパッシブステータス CAN インタフェースがエラーパッシブかどうかを示します。本ビットは RCAN-ET がエラーパッシブ状態になるとすぐに 1 にセットされ、再びエラーアクティブ状態になるとクリアされます。これは、エラーパッシブ中とバスオフ中は、GSR5 は 1 を保持することを意味します。したがって、正確な状態を知るには GSR5 と GSR0 の両方を調べてください。 0: RCAN-ET はエラーパッシブあるいはバスオフ状態ではありません [クリア条件] RCAN-ET がエラーアクティブ状態の間 1: RCAN-ET がエラーパッシブ (ただし GSR0=0 の場合) あるいはバスオフ (ただし GSR0=1 の場合) です [セット条件] TEC \geq 128 または REC \geq 128 のとき、またはエラーパッシブテストモードが選択されている場合
4	GSR4	0	R	ホルト/スリープステータス CAN コントローラがホルト/スリープかどうかを示します。本フラグのクリア時間は IRR12 のセッティング時間とは同じではありませんので留意してください。このフラグは CAN コントローラの状態を反映するもので、RCAN-ET の状態をフルに反映するものではありません。RCAN-ET は CAN スリープモードを終了し MCR5 がクリアされるとアクセス可能になります。CAN コントローラの CAN スリープモードは、転送クロック 2 ビット分経過後に終了します。 0: RCAN-ET はホルトモードでも CAN スリープモードでもありません 1: ホルトモード (MCR1=1 の場合) または CAN スリープモード (MCR5=1 の場合) です [セット条件] MCR1 がセットされ CAN バスがインタミッションまたはアイドルの場合、または MCR5 がセットされ RCAN-ET がホルトモードのとき、または MCR14 と MCR6 が両者ともセットされて RCAN-ET がバスオフへ遷移したとき
3	GSR3	1	R	リセットステータス RCAN-ET がリセット状態かどうかを示します。 0: RCAN-ET はリセット状態ではありません 1: RCAN-ET がリセット状態です [セット条件] RCAN-ET のソフトウェアまたはハードウェアリセットの後

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	GSR2	1	R	<p>メッセージ送信進行フラグ</p> <p>RCAN-ET がバスオフ状態にあるのか、メッセージを送信中なのかまたは送信中に検出されたエラー起因によるエラー／オーバーロードのフラグを送信中なのかを CPU に示すフラグです。TXACK をセットするタイミングと GSR2 をクリアするタイミングとは異なります。TXACK はフレームエンドの 7 番目のビットにセットされます。GSR2 については、送信待ちのメッセージがない場合には、インタミッションの 3 番目のビットでセットされます。また、アービトレーションロスト、バスアイドル、受信、リセット、ホルト遷移でもセットされます。</p> <p>0 : RCAN-ET はバスオフ状態またはメッセージを送信中です 1 : [セット条件] バスオフ状態でない、またはメッセージを送信中でない</p>
1	GSR1	0	R	<p>送信／受信ワーニングフラグ</p> <p>エラーワーニングを示すフラグです。</p> <p>0 : [クリア条件] $TEC < 96$ かつ $REC < 96$ またはバスオフのとき 1 : [セット条件] $96 \cdot TEC < 256$ または $96 \cdot REC < 256$ のとき</p> <p>【注】 REC は、バスオフ復帰シーケンスに必要な 11 個のレセプティブビットの繰り返し回数をカウントするために、バスオフ中は増加します。ただし、本ビットはバスオフ中にはセットされません。</p>
0	GSR0	0	R	<p>バスオフフラグ</p> <p>RCAN-ET がバスオフ状態であることを示します。</p> <p>0 : [クリア条件] バスオフ状態から復帰またはハードウェアあるいはソフトウェアリセットの後 1 : [セット条件] $TEC \cdot 256$ (バスオフ状態)</p>

19.4.3 ビットコンフィギュレーションレジスタ 0、1 (BCR0、BCR1)

BCR0、BCR1 は、それぞれ 16 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、CAN ビットタイミングパラメータと CAN インタフェースのボーレートプリスケアラを設定します。

以下、タイムクオンタを以下のとおり定義します。

$$\text{タイムクオンタム} = 2 \times \text{BRP} / f_{\text{clk}}$$

BRP (ボーレートプリスケアラ) は BCR0 格納値+1 の値です。f_{clk} は周辺バスクロック周波数です。

(1) BCR1

TSEG1 と TSEG2 の設定については表 19.5 を参照してください。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	TSG1[3:0]				-	TSG2[2:0]				-	-	SJW[1:0]	-	-	-	BSP
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~12	TSG1[3:0]	0000	R/W	タイムセグメント 1 これらのビットは、CAN バス上のエッジをポジティブフェーズエラーで補償するため、セグメント TSEG1 (=PRSEG + PHSEG1) を設定するために使用します。4~16 タイムクオンタが設定できます。 0000 : 設定禁止 0001 : 設定禁止 0010 : 設定禁止 0011 : PRSEG + PHSEG1=4 タイムクオンタ 0100 : PRSEG + PHSEG1=5 タイムクオンタ : : 1111 : PRSEG + PHSEG1=16 タイムクオンタ
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値は常に 0 にしてください。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
10~8	TSG2[2:0]	000	R/W	<p>タイムセグメント 2</p> <p>これらのビットは、CAN バス上のエッジをネガティブフェーズエラーで補償するため、セグメント TSEG2 (=PRSEG2) を設定することに使用します。2~8 タイムクオンタが設定できます。</p> <p>000 : 設定禁止</p> <p>001 : PHSEG2=2 タイムクオンタ (条件によっては設定禁止です。表 19.5 を参照してください)</p> <p>010 : PHSEG2=3 タイムクオンタ</p> <p>011 : PHSEG2=4 タイムクオンタ</p> <p>100 : PHSEG2=5 タイムクオンタ</p> <p>101 : PHSEG2=6 タイムクオンタ</p> <p>110 : PHSEG2=7 タイムクオンタ</p> <p>111 : PHSEG2=8 タイムクオンタ</p>
7、6	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値は常に 0 にしてください。</p>
5、4	SJW[1:0]	00	R/W	<p>再同期ジャンプ幅</p> <p>同期ジャンプ幅を設定します。</p> <p>00 : 同期ジャンプ幅=1 タイムクオンタ</p> <p>01 : 同期ジャンプ幅=2 タイムクオンタ</p> <p>10 : 同期ジャンプ幅=3 タイムクオンタ</p> <p>11 : 同期ジャンプ幅=4 タイムクオンタ</p>
3~1	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値は常に 0 にしてください。</p>
0	BSP	0	R/W	<p>ビットサンプルポイント</p> <p>データがサンプリングされるポイントを設定します。</p> <p>0 : 1 か所でビットサンプリングが行われます (タイムセグメント 1 の最後)</p> <p>1 : 3 か所でビットサンプリングが行われます (PHSEG1 の最終 3 クロックサイクルの立ち上がりエッジ)</p>

(2) BCR0

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	BRP[7:0]							
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値は常に0にしてください。
7~0	BRP[7:0]	0000000	R/W	ポーレートプリスケール これらのビットは、1 タイムクオンタに対応する周辺バスクロック数を設定します。 0000000 : 2×周辺バスクロック 0000001 : 4×周辺バスクロック 0000010 : 6×周辺バスクロック : 2× (レジスタ値+1) ×周辺バスクロック 1111111 : 512×周辺バスクロック

• ビットコンフィギュレーションレジスタについて



SYNC_SEG : CAN バス上のノードの同期をするセグメント (通常のビットエッジ遷移がこのセグメントで発生します)

PRSEG : ネットワーク間の物理的な遅延を調整するセグメント

PHSEG1 : フェーズドリフト (正方向) のバッファセグメント (同期または再同期の際、拡張されます)

PHSEG2 : フェーズドリフト (負方向) のバッファセグメント (同期または再同期の際、縮小されます)

TSEG1 : TSG1 + 1

TSEG2 : TSG2 + 1

RCAN-ET ビットレートは以下のとおり計算されます。

$$\text{ビットレート} = f_{clk} / (2 \times (\text{BRP} + 1) \times (\text{TSEG1} + \text{TSEG2} + 1))$$

ここで BRP はレジスタ値で与えられ、また TSEG1 および TSEG2 は後述の表から算出した値です。上記ビットレート計算式のタイムセグメント「+1」は SYNC_SEG の 1 タイムクオンタであることによります。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

f_{clk} = 周辺バスクロック

BCR 設定上の制約となる事項

$$TSEG1 \text{ (Min.)} > TSEG2 \cdot SJW \text{ (Max.)} \quad (SJW=1\sim 4)$$

$$8 \cdot TSEG1 + TSEG2 + 1 \cdot 25 \text{ タイムクオンタ (TSEG1 + TSEG2 + 1=7は不可)}$$

$$TSEG2 \cdot 2$$

ビットコンフィギュレーションレジスタの TSEG1 および TSEG2 の値が表 19.5 に示される設定値の範囲であれば、上述の制限事項を満たします。表 19.5 の値は SJW の設定可能値を示したものです。「不可」で示されたところは TSEG1 と TSEG2 との組み合わせがとれません。

表 19.5 TSG と TSEG の設定

		001	010	011	100	101	110	111	TSG2
		2	3	4	5	6	7	8	TSEG2
TSG1	TSEG1								
0011	4	不可	1-3	不可	不可	不可	不可	不可	
0100	5	1-2	1-3	1-4	不可	不可	不可	不可	
0101	6	1-2	1-3	1-4	1-4	不可	不可	不可	
0110	7	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	不可	不可	
0111	8	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	不可	
1000	9	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	
1001	10	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	
1010	11	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	
1011	12	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	
1100	13	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	
1101	14	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	
1110	15	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	
1111	16	1-2	1-3	1-4	1-4	1-4	1-4	1-4	

例 1: f_{clk} が 40MHz でビットレートを 500kbps とする場合、BRP = 3、TSEG1 = 6、TSEG2 = 3 が条件を満たします。この場合、BCR1 には H'5200、BCR0 には H'0003 をライトすることになります。

例 2: f_{clk} が 35MHz でビットレートを 250kbps とする場合、BRP = 4、TSEG1 = 8、TSEG2 = 5 が条件を満たします。この場合、BCR1 には H'7400、BCR0 には H'0004 をライトすることになります。

例 3: f_{clk} が 32MHz でビットレートを 500kbps とする場合、BRP = 1、TSEG1 = 11、TSEG2 = 4 が条件を満たします。この場合、BCR1 には H'A300、BCR0 には H'0001 をライトすることになります。

例 4: f_{clk} が 20MHz でビットレートを 500kbps とする場合、BRP = 1、TSEG1 = 6、TSEG2 = 3 が条件を満たします。この場合、BCR1 には H'5200、BCR0 には H'0001 をライトすることになります。

19.4.4 インタラプトリクエストレジスタ (IRR)

IRR は、16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、各種割り込み要因のステータスフラグで構成されています。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	—	—	IRR13	IRR12	—	—	IRR9	IRR8	IRR7	IRR6	IRR5	IRR4	IRR3	IRR2	IRR1	IRR0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
R/W:	R	R	R/W	R/W	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15、14	—	すべて0	R	リザーブビット
13	IRR13	0	R/W	<p>メッセージエラー割り込み</p> <p>本割り込みは、テストモードでメッセージエラーが発生したことを示します。ただし、テストモード中にメッセージオーバロード条件が発生しても、本ビットはセットされません。また、テストモード以外では機能しません。</p> <p>0: テストモードでメッセージエラーが発生していない</p> <p>[クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: [セット条件] テストモードでメッセージエラーが発生</p>
12	IRR12	0	R/W	<p>CAN スリープモード時バスアクティビティ</p> <p>本ビットは CAN バスアクティビティの存在を示します。RCAN-ET が CAN スリープモードのとき、CAN バス上でドミナントビットを検出すると、本ビットがセットされます。本ビットに 1 を書き込むと割り込みがクリアされます。0 を書き込むと無視されます。オートウェイクアップ機能を使用せず本割り込みが要求されない場合は、対応するマスクビットで必ず本割り込みを無効にしてください。オートウェイクアップ機能不使用時に本割り込みが要求された場合は、CAN スリープモードから復帰した後に本ビットをクリアしてください。これは、受信ライン上の新しい立ち下がりエッジにより、再び割り込みがセットされるのを防ぐためです。</p> <p>本割り込みのセット時間は、GSR4 のクリア時間と異なりますので注意してください。</p> <p>0: バスアイドル状態</p> <p>[クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: CAN バスアクティビティを CAN スリープモード中に検出</p> <p>[セット条件] CAN スリープモード中に CRx0 上でドミナントへのビット状態変化を検出</p>
11、10	—	すべて0	R	リザーブビット

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
9	IRR9	0	R	<p>メッセージオーバーラン/オーバーライト割り込みフラグ</p> <p>本ビットは、メッセージを受信したが、対応する RXPR または RFPR がすでに 1 にセットされているためメールボックス内のメッセージが読み出されず、CPU によってクリアされていないことにより新しく受信されたメッセージは NMC ビットの設定によって、捨てられる (オーバーラン) か上書き (オーバーライト) されたことを示します。本ビットは UMSR レジスタの対応するビットに 1 を書き込むとクリアされます。また、MBIMR の対応するすべてのビットに 1 を書き込むことでもクリアできます。本ビットに対する書き込みは無効です。</p> <p>0: メッセージオーバーラン/オーバーライト通知がない</p> <p>[クリア条件] UMSR のすべてのビットがクリアまたはセットされたすべての UMSR に対応する MBIMR がセット</p> <p>1: オーバーランが発生したため、受信メッセージが捨てられた。またはメッセージがオーバーライトされた</p> <p>[セット条件] 対応する PXPR または RFPR=1 かつ MBIMR=0 のときにメッセージを受信</p>
8	IRR8	0	R	<p>メールボックスエンプティ割り込みフラグ</p> <p>送信用に設定されたメッセージの 1 つが正常に送信 (対応する TXACK フラグがセット) または送信アボート (送信キャンセルが実行されたメッセージに対応する ABACK フラグがセット) されると、本ビットがセットされます。</p> <p>このとき対応する TXPR がクリアされ、メールボックスが次の送信用のメッセージデータを受け入れられるようになります。実際には、本ビットは MBIMR フラグによってマスクされていない TXACK と ABACK ビットの OR を取った信号によってセットされます。したがって、すべての TXACK および ABACK ビットがクリアされると、本ビットは自動的にクリアされます。また、MBIMR の対応するすべてのビットに 1 を書き込むことでもクリアできます。本ビットに対する書き込みは無効です。</p> <p>0: 送信または送信キャンセルするメッセージが処理中でない</p> <p>[クリア条件] すべての TXACK および ABACK ビットがクリアまたは、セットされたすべての TXACK および ABACK ビットに対応する MBIMR がセット</p> <p>1: メッセージが送信または送信アボート (送信キャンセル) され、次のメッセージの格納が可能となった</p> <p>[セット条件] TXACK または ABACK ビットがセットされたとき (MBIMR =0 の場合)</p>
7	IRR7	0	R/W	<p>オーバーロードフレーム</p> <p>RCAN-ET がオーバーロードフレームの送信を検出したことを示すフラグです。IRR7 に 1 を書き込むとクリアされます。0 を書き込むと無視されます。</p> <p>0: [クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: [セット条件] オーバロード条件を検出</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
6	IRR6	0	R/W	<p>バスオフ割り込みフラグ</p> <p>本ビットは、RCAN-ET がバスオフ状態になったとき、またはバスオフ状態からエラーアクティブ状態に戻ったときセットされます。したがって、ノードの $TEC \geq 256$、バスオフ復帰シーケンスの終了 (11 個のリセツピットを 128 回連続受信) またはバスオフから停止状態への遷移 (オートまたはマニュアル) が要因となります。本ビットは RCAN-ET がバスオフ解除となった後もセットされた状態となりますので、ソフトウェアでクリアする必要があります。ソフトウェアで GSR0 をリードし RCAN-ET がバスオフ状態かエラーアクティブ状態か判定してください。本ビットはノードがまだバスオフ状態であっても 1 を書き込むとクリアされます。0 を書き込むと無視されます。</p> <p>0: [クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: 送信エラーによりバスオフ状態に遷移した、またはバスオフ状態からエラーアクティブ状態に復帰した</p> <p>[セット条件] $TEC \geq 256$ または 11 個のリセツピットを 128 回連続受信した後バスオフ終了またはバスオフから停止状態へ遷移</p>
5	IRR5	0	R/W	<p>エラーバッシブ割り込みフラグ</p> <p>受信または送信エラーカウンタによるエラーバッシブ状態、またはテストモードによって強制的にエラーバッシブ状態になったことを示します。本ビットに 1 を書き込むとクリアされ、0 を書き込むと無視されます。本ビットがクリアされてもノードはエラーバッシブ状態のままとなる場合があります。ソフトウェアで GSR0 および GSR5 をチェックし、RCAN-ET がエラーバッシブ状態であるかバスオフ状態であるか判定する必要があります。</p> <p>0: [クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: 送信/受信エラーによるエラーバッシブ状態</p> <p>[セット条件] $TEC \geq 128$ または $REC \geq 128$ またはエラーバッシブテストモードを使用</p>
4	IRR4	0	R/W	<p>受信エラーカウンタワーニング割り込みフラグ</p> <p>RCAN-ET がバスオフ状態でないときに受信エラーカウンタ (REC) が 95 を超えるとセットされます。本ビットに 1 を書き込むと割り込みはクリアされ、0 を書き込むと無視されます。</p> <p>0: [クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: 受信エラーによるエラーワーニング状態</p> <p>[セット条件] RCAN-ET がバスオフ状態以外で $REC \geq 96$</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
3	IRR3	0	R/W	<p>送信エラーカウンタワーニング割り込みフラグ</p> <p>送信エラーカウンタ (TEC) が 95 を超えるとセットされます。本ビットに 1 を書き込むと割り込みはクリアされ、0 を書き込むと無視されます。</p> <p>0: [クリア条件] 1 を書き込む (割り込みを使用し、CPU によってクリアする場合、1 ライト後必ずフラグをリードしてください)</p> <p>1: 送信エラーによるエラーワーニング状態 [セット条件] TEC ≥ 96</p>
2	IRR2	0	R	<p>リモートフレームリクエスト割り込みフラグ</p> <p>メールボックスがリモートフレームを受信したことを示します。対応する MBIMR がセットされていない少なくとも 1 つのメールボックスに、リモートフレーム送信リクエストが格納されているとセットされます。本ビットは、リモートフレーム受信完了レジスタ (RFPR) のすべてのビットがクリアされるとクリアされます。また、MBIMR の対応するすべてのビットに 1 を書き込むとクリアされます。本ビットに対する書き込みは無効です。</p> <p>0: [クリア条件] RFPR のすべてのビットがクリア</p> <p>1: 少なくとも 1 つのリモートフレームリクエストが処理待ち状態 [セット条件] 対応する MBIMR=0 のときリモートフレームを受信</p>
1	IRR1	0	R	<p>データフレーム受信割り込みフラグ</p> <p>処理待ち状態の受信データフレームが存在することを示します。本ビットが 1 のとき、少なくとも 1 つのメールボックスに未処理のメッセージが格納されています。本ビットは、データフレーム受信完了レジスタ (RXPR) のすべてのビットがクリアされると (どの受信メールボックスにも未処理のメッセージがない) クリアされます。MBIMR が 0 でない各受信メールボックスの RXPR フラグの論理和が設定されます。</p> <p>また、MBIMR の対応するすべてのビットに 1 を書き込むとクリアされます。本ビットに対する書き込みは無効です。</p> <p>0: [クリア条件] RXPR のすべてのビットがクリア</p> <p>1: データフレームを受信しメールボックスに格納した [セット条件] 対応する MBIMR=0 のときデータを受信</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	IRR0	1	R/W	<p>リセット/ホルト/スリープ割り込みフラグ 下記の3つの要因によってセットされます。</p> <ul style="list-style-type: none"> ソフトウェアリセット (MCR0) またはハードウェアリセット後、リセットモードに遷移 ホルトリクエスト (MCR1) の後、ホルトモードに遷移 ホルトモードでスリープリクエスト (MCR5) 発行後、CAN スリープモードに遷移 <p>本ビットがセットされた後 GSR をリードして、RCAN-ET の状態を知ることができます。</p> <p>【注】 スリープモードリクエストを発行する必要がある場合、事前にホルトモードを使用してください。MCR5の説明および図 19.8を参照してください。</p> <p>IRR0は GSR3 または GSR4 が 0 から 1 に変化したとき、またはホルトモードから CAN スリープモードに遷移したときにセットされます。したがって、RCAN-ET がホルトモード解除の直後に再びホルトモードに遷移した場合は GSR4 がクリアされないため、IRR0 はセットされません。同様に、CAN スリープモードからホルトモードに直接遷移した場合も IRR0 はセットされません。ホルトモード/CAN スリープモードから送信/受信動作に遷移する際、GSR4 がクリアされるまでに [1 ビット時間-TSEG2]~[1 ビット時間×2-TSEG2] の時間が必要です。</p> <p>リセットモードの場合、IRR0 はセットされますが初期化によって IMR0 が自動的にセットされるため、CPU への割り込みはアサートされません。</p> <p>0 : [クリア条件] 1 を書き込む 1 : ソフトウェアリセットモードまたはホルトモードまたは CAN スリープモードへ遷移</p> <p>【セット条件】 リセット (MCR0 またはハードウェア) またはホルトモード (MCR1) または CAN スリープモード (MCR5) リクエストの後、リセット/ホルト/CAN スリープモードへの遷移が完了</p>

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

19.4.5 インタラプトマスクレジスタ (IMR)

IMR は、16 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、インタラプトリクエストレジスタ (IRR) の各ビットに対応する割り込みの IRQ 出力信号の生成をマスクします。ビットを 1 に設定すると対応する割り込み要求がマスクされます。IMR は IRQ の生成を直接制御しますが、IRR の対応するビットのセットを禁止しません。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	IMR15	IMR14	IMR13	IMR12	IMR11	IMR10	IMR9	IMR8	IMR7	IMR6	IMR5	IMR4	IMR3	IMR2	IMR1	IMR0
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~0	IMR[15:0]	すべて 1	R/W	IRR[15:0]の各ビットに対応する割り込み要因マスク 本ビットをセットすると、IRR の対応するビットがセットされてもその割り込み信号は生成されません。 0: 対応する IRR をマスクしない (割り込み要因が発生すると IRQ が生成される) 1: IRR の対応する割り込みをマスクする

19.4.6 送信エラーカウンタ (TEC) / 受信エラーカウンタ (REC)

TEC および REC は、読み出し／条件付き書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、CAN インタフェースにおける送信／受信メッセージエラー数を示すカウンタです。カウント値は前述した参考文献の[1]、[2]、[3]、[4]に規定されています。ライトエラーカウンタテストモード以外では本レジスタはリード専用で、CAN インタフェースによってのみ書き替え可能です。本レジスタは、リセットリクエスト (MCR0) またはバスオフ状態への遷移によってクリアされます。

ライトエラーカウンタテストモード (TST[2:0]=B'100) では、本レジスタへの書き込みが可能です。TEC および REC には同じ値しか書き込めません。TEC に書き込まれた値は TEC および REC に設定されます。本レジスタに書き込む際は、RCAN-ET をホルトモードにする必要があります。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	TEC7	TEC6	TEC5	TEC4	TEC3	TEC2	TEC1	TEC0	REC7	REC6	REC5	REC4	REC3	REC2	REC1	REC0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*															

【注】 * MCR の TST[2:0]=B'100 によるテストモードのときのみ書き込み可能です。REC はバスオフ状態において、バスオフ復帰シーケンスに必要な 11 個のレセプションビットの受信回数をカウントします。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	TEC[7:0]	すべて 0	R/W*	送信エラーカウンタ 送信中に CAN 仕様に基づくエラーが検出されると本レジスタの値はインクリメントされます。
7~0	REC[7:0]	すべて 0	R/W*	受信エラーカウンタ 受信中に CAN 仕様に基づくエラーが検出されると本レジスタの値はインクリメントされます。

19.5 RCAN-ET のメールボックスレジスタ

RCAN-ET のメールボックスレジスタについて説明します。RCAN-ET のメールボックスレジスタは、各メールボックスを制御し、メールボックスの状態を示します。

表 19.6 に RCAN-ET のメールボックスレジスタを示します。

【重要】 ロングワードアクセスは、2つの連続したワードアクセスとして行われます。

表 19.6 RCAN-ET のメールボックスレジスタ

レジスタ名	略称	アドレス	アクセスサイズ (ビット)
送信待ちレジスタ 1	TXPR1	H'020	ロングワード
送信待ちレジスタ 0	TXPR0	H'022	—
		H'024	
		H'026	
		H'028	
送信キャンセルレジスタ 0	TXCR0	H'02A	ワード
		H'02C	
		H'02E	
		H'030	
送信アクノリッジレジスタ 0	TXACK0	H'032	ワード
		H'034	
		H'036	
		H'038	
アポートアクノリッジレジスタ 0	ABACK0	H'03A	ワード
		H'03C	
		H'03E	
		H'040	
データフレーム受信完了レジスタ 0	RXPR0	H'042	ワード
		H'044	
		H'046	
		H'048	
リモートフレーム受信完了レジスタ 0	RFPR0	H'04A	ワード
		H'04C	
		H'04E	
		H'050	
メールボックスインタラプトマスクレジスタ 0	MBIMR0	H'052	ワード
		H'054	
		H'056	
		H'058	

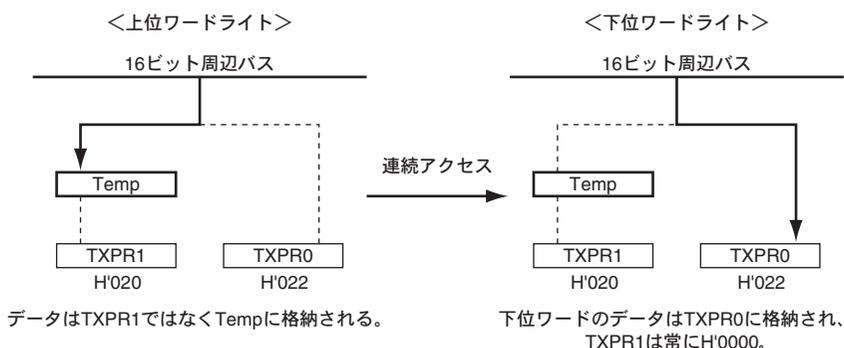
19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

レジスタ名	略称	アドレス	アクセスサイズ (ビット)
未読メッセージステータスレジスタ 0	UMSR0	H'05A	ワード
		H'05C	
		H'05E	

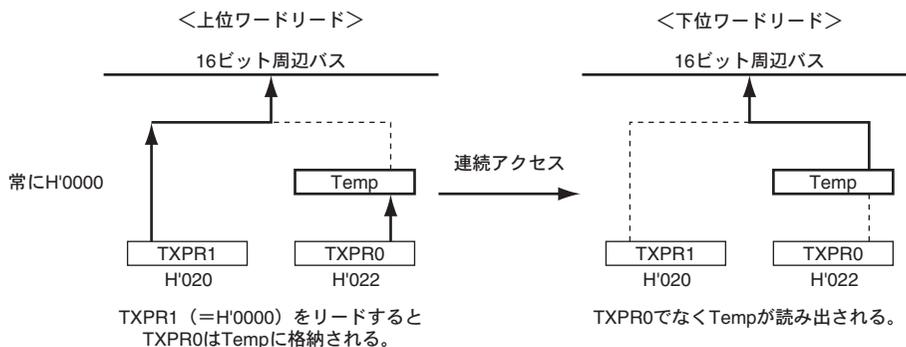
19.5.1 送信待ちレジスタ 1、0 (TXPR1、TXPR0)

TXPR1 と TXPR0 は連結され、CAN モジュールの送信待ちフラグを格納する 32 ビットのレジスタを構成します。16 ビットバスインタフェースの場合、ロングワードアクセスは、2 つの連続したワードアクセスとして行われます。

<ロングワードライト動作>



<ロングワードリード動作>



TXPR1 レジスタは常に 0 固定で、TXPR1 レジスタへの書き込みは無効です。TXPR0 レジスタはメールボックス 15~1 を制御します。CPU はビットに 1 を書き込むことで対応する送信メッセージに対して操作することができます。0 書き込みは無効で、TXPR をクリアするには TXCR の対応するビットをセットしなければなりません。CPU は TXPR をリードして、送信待ちのメールボックスおよび送信中のメールボックスを知ることができます。実際には、メールボックス 0 以外のすべてのメールボックスについて送信待ちビットが存在します。また、送信に設定されていないメールボックスに対するビットに 1 を書き込むことは禁止されています。

メッセージが正常に送信された後、または TXCR からの送信アボートが行われた後、RCAN-ET は対応する送信待ちフラグをクリアします。TXPR のフラグは、CAN ノードがアービトレーションに負けたり CAN バス上にエラーが発生したために、メッセージが送信されなかった場合はクリアされません。このとき対応するメールボックスのメッセージコントロールフィールドの DART (自動再送信無効) ビットがセットされていない場合は、RCAN-ET は自動的に再送信を試みます。DART がセットされていると送信はクリアされ、メールボックスエンプティ割り込みフラグ (IRR8) とアボートアクノリッジレジスタ (ABACK) の対応するビットによって CPU に通知されます。

TXPR の状態が変化したときは、バスアービトレーションに負けたり CAN バス上にエラーが発生した場合でも、ID が示す優先順位 (MCR2=0) が最も高いメッセージが常に送信されるように処理します。詳細については「19.6 動作説明」を参照してください。

RCAN-ET が TXPR のビットの状態を 0 に変更したとき、メールボックスエンプティ割り込みフラグ (IRR8) が生成されることがあります。これはメールボックスの送信が正常終了したかアボートされたことを示します。メッセージの送信が正常終了した場合は、TXACK に示され、メッセージ送信がアボートされた場合は ABACK に示されます。これらのレジスタをチェックすることによって対応するメールボックスのメッセージデータフィールドの内容を次の送信用書き換えることができます。

(1) TXPR1

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	TXPR1[15:0]															
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*

【注】 * 常に H'0000 が読み出されます。TXPR1/TXPR0 のリード/ライトは、必ずロングワードアクセスで行ってください。TXPR1 への書き込みは無効です。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

(2) TXPR0

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	TXPR0[15:1]															-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R

【注】 * 送信用に設定されたメールボックスに対応するビットには、1のみ書き込むことができます。
常に H'0000 が読み出されます。TXPR1/TXPR0 のリード/ライトは、必ずロングワードアクセスで行ってください。TXPR0 のビット 0 への書き込みは無効です。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~1	TXPR0[15:1]	H'0000	R/W	<p>対応するメールボックスに CAN フレーム送信リクエストが発生していることを示します。ビット 15~1 はメールボックス 15~1 に対応しています。複数のビットがセットされた場合の送信順序は、MCR2 ビットの設定によりメッセージ ID 優先順またはメールボックス番号順に送信されます。</p> <p>0: 対応するメールボックスが送信メッセージアイドル状態 [クリア条件] メッセージ送信終了またはメッセージ送信アポート (自動的にクリアされます)</p> <p>1: 対応するメールボックスに送信リクエストが発生</p>
0	-	0	R	<p>リザーブビット</p> <p>受信専用メールボックスのため、本ビットは常に 0 となります。1 を書き込むと無視されます。読み出し値は 0 です。</p>

19.5.2 送信キャンセルレジスタ 0 (TXCR0)

TXCR0 は、16 ビットの読み出し/条件付き書き込み可能なレジスタで、メールボックス 15~1 を制御します。CPU は TXCR0 を使用して、TXPR の送信リクエストをキャンセルします。TXPR のビットをクリアするには、CPU から対応する TXCR のビットに 1 を書き込んでください。0 を書き込むと無視されます。

アボートが正常に行われると、CAN コントローラは対応する TXPR と TXCR のビットをクリアし、ABACK のビットをセットします。しかし、メールボックスが送信を開始した後は、本レジスタのビットでキャンセルすることはできません。このような場合、送信が正常終了すると CAN コントローラは TXPR と TXCR のビットをクリアし、TXACK のビットをセットします。しかし、アービトレーションに負けたりバス上にエラーが発生したことによって送信が行われなかった場合は、CAN コントローラは対応する TXPR と TXCR のビットをクリアし、対応する ABACK のビットをセットします。CPU が送信待ち状態でないメールボックスの送信をクリアしようとしても無視されます。この場合、CPU は TXCR のフラグをセットすることはできません。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	TXCR0[15:1]															-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R

【注】 * 送信リクエストを受けた送信メールボックスに対応するビットには 1 のみ書き込むことができます。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~1	TXCR0[15:1]	H'0000	R/W	<p>送信用キューに入っているメールボックスに対し、送信キャンセルをリクエストします。ビット 15~1 はメールボックス 15~1 (および TXPR0[15:1]) に対応しています。</p> <p>0: 対応するメールボックスが送信メッセージキャンセルアイドル状態 [クリア条件] 送信メッセージキャンセルが終了 (自動的にクリアされます)</p> <p>1: 対応するメールボックスに対して送信キャンセルを要求</p>
0	-	0	R	<p>リザーブビット</p> <p>受信専用メールボックスのため、本ビットは常に 0 となります。1 を書き込むと無視され、読み出し値は常に 0 です。</p>

19.5.3 送信アクノリッジレジスタ 0 (TXACK0)

TXACK0は、16ビットの読み出し／条件付き書き込み可能なレジスタで、メールボックスの送信が正常に行われたことをCPUに通知するために使用します。送信が正常に行われると、RCAN-ETはTXACK0レジスタの対応するビットをセットします。CPUは、1を書き込むことによってTXACK0のビットをクリアすることができます。0を書き込むと無視されます。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	TXACK0[15:1]															-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R

【注】 * ビットをクリアするために1のみ書き込むことができます。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~1	TXACK0[15:1]	H'0000	R/W	対応するメールボックスに要求された送信が正常に行われたことを通知します。ビット15~1はメールボックス15~1に対応しています。 0: [クリア条件] 1を書き込む 1: 対応するメールボックスのメッセージ（データフレームまたはリモートフレーム）が正常に送信された [セット条件] 対応するメールボックスのメッセージ送信が完了
0	-	0	R	リザーブビット 受信専用メールボックスのため、本ビットは常に0となります。1を書き込むと無視され、読み出し値は常に0です。

19.5.4 アポートアクノリッジレジスタ 0 (ABACK0)

ABACK0 は、16 ビットの読み出し/条件付き書き込み可能なレジスタで、要求に応じてメールボックスの送信がアポートされたことを CPU に通知するために使用します。アポートが行われると、RCAN-ET は ABACK0 レジスタの対応するビットをセットします。CPU は、1 を書き込むことによって ABACK0 のビットをクリアすることができます。0 を書き込むと無視されます。RCAN-ET が ABACK0 のビットをセットすることにより、対応する TXCR ビットによって TXPR ビットがクリアされたことを認識します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	ABACK0[15:1]															-	
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R

【注】 * ビットをクリアするために 1 のみ書き込むことができます。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~1	ABACK0[15:1]	H'0000	R/W	<p>対応するメールボックスに要求された送信キャンセルが正常に行われたことを通知します。ビット 15~1 はメールボックス 15~1 に対応しています。</p> <p>0: [クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: 対応するメールボックスのメッセージ (データフレームまたはリモートフレーム) の送信がキャンセルされた</p> <p>[セット条件] 対応するメールボックスのメッセージ送信をキャンセル</p>
0	-	0	R	<p>リザーブビット</p> <p>受信専用メールボックスのため、本ビットは常に 0 となります。1 を書き込むと無視され、読み出し値は常に 0 です。</p>

19.5.5 データフレーム受信完了レジスタ 0 (RXPR0)

RXPR0 は、16 ビットの読み出し/条件付き書き込み可能なレジスタで、受信用に設定されたメールボックスがデータフレームを受信したことを示すフラグで構成されています。CAN データフレームが正常に受信メールボックスに格納されると、RXPR の対応するビットがセットされます。1 を書き込むと対応するビットがクリアされます。0 を書き込むと無効とされます。ただし、メールボックスが MBC (メールボックスコンフィギュレーション) によってデータフレームを受信するように設定されている場合のみビットがセットされます。RXPR のビットがセットされると、対応する MBIMR がセットされていなければ IRR1 (データフレーム受信割り込みフラグ) もセットされ、さらに IMR1 がセットされていなければ割り込み信号が生成されます。本レジスタのビットはデータフレームの受信によってのみセットされ、リモートフレーム受信ではセットされません。



【注】 * ビットをクリアするために 1 のみ書き込むことができます。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~0	RXPR0[15:0]	H'0000	R/W	ビット 15~0 はメールボックス番号 15~0 の受信用に設定されたメールボックスに対応します。 0: [クリア条件] 1 を書き込む 1: 対応するメールボックスが CAN データフレームを受信した [セット条件] 対応するメールボックスのデータフレーム受信終了

19.5.6 リモートフレーム受信完了レジスタ 0 (RFPR0)

RFPR0 は、16 ビットの読み出し/条件付き書き込み可能なレジスタで、受信用に設定されたメールボックスがリモートフレームを受信したことを示すフラグで構成されています。CAN リモートフレームが正常に受信メールボックスに格納されると、RFPR の対応するビットがセットされます。1 を書き込むと対応するビットがクリアされます。0 を書き込むと無効されます。すべてのメールボックスに対してビットが存在しますが、メールボックスが MBC (メールボックスコンフィギュレーション) によってリモートフレームを受信するように設定されている場合のみビットがセットされます。RFPR のビットがセットされると、対応する MBIMR がセットされていなければ IRR2 (リモートフレームリクエスト割り込みフラグ) もセットされ、さらに IMR2 がセットされていなければ割り込み信号が生成されます。本レジスタのビットはリモートフレームの受信によってのみセットされ、データフレーム受信ではセットされません。

ビット: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
RFPR0[15:0]															
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*														

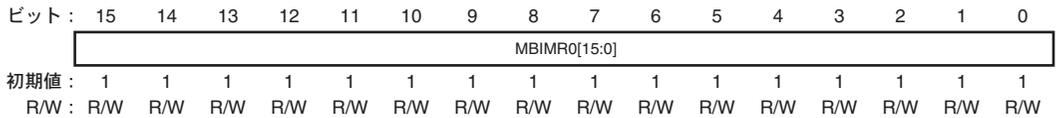
【注】 * ビットをクリアするために 1 のみ書き込むことができます。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~0	RFPR0[15:0]	H'0000	R/W	メールボックス 15~0 のリモートリクエスト受信フラグです。 0: [クリア条件] 1 を書き込む 1: 対応するメールボックスが CAN リモートフレームを受信した [セット条件] 対応するメールボックスのリモートフレーム受信終了

19.5.7 メールボックスインタラプトマスクレジスタ 0 (MBIMR0)

MBIMR0は、16ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタです。MBIMR0は、メールボックスの動作に関連するIRR (IRR1:データフレーム受信割り込み、IRR2:リモートフレームリクエスト割り込み、IRR8:メールボックスエンプティ割り込み、IRR9:メッセージオーバーラン割り込み)をマスクするレジスタです。メールボックスが受信に設定されている場合、受信割り込みフラグ(IRR1、IRR2、IRR9)による割り込みをマスクします。RXPR、RFPR、UMSRビットのセットには影響しません。メールボックスが送信に設定されている場合は、送信や送信アポート (IRR8)による割り込みやメールボックスエンプティ割り込みをマスクします。送信によるTXPR/TXCRビットのクリアとTXACKビットのセット、送信アポートによるTXPR/TXCRビットのクリアとABACKビットのセットには影響しません。

マスクするメールボックスに対応するビットに1を書き込むことでマスクが設定されます。リセット時はすべてのメールボックス割り込みがマスクされます



ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~0	MBIMR0[15:0]	H'FFFF	R/W	メールボックス 15~0 からの割り込み要求を許可/禁止します。 0: IRR1、IRR2、IRR8、IRR9 の割り込み要求を許可 1: IRR1、IRR2、IRR8、IRR9 の割り込み要求を禁止

19.5.8 未読メッセージステータスレジスタ 0 (UMSR0)

UMSR0 は、16 ビットの読み出し/条件付き書き込み可能なレジスタで、新しいメッセージを受信する際に CPU によって内容がアクセスされていない受信メールボックスを記録します。メールボックスの新しいメッセージを受信するときに、RXPR0 または RFPR0 の対応するビットが CPU によってクリアされていないと、UMSR0 のビットがセットされます。1 を書き込むとクリアされます。0 を書き込むと無効とされます。

メールボックスが送信に設定されている場合は、対応する UMSR0 のビットはセットされません。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	UMSR0[15:0]															
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*	R/W*

【注】 * ビットをクリアするために 1 のみ書き込むことができます。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~0	UMSR0[15:0]	H'0000	R/W	<p>メールボックス 15~0 の未読受信メッセージがオーバーライトされたかオーバーランが発生したことを示します。</p> <p>0: [クリア条件] 1 を書き込む</p> <p>1: 未読受信メッセージが新しいメッセージでオーバーライトされた、またはオーバーランが発生した</p> <p>[セット条件] RXPR0 または RFPR0 がクリアされる前に新しいメッセージを受信</p>

19.6 動作説明

19.6.1 RCAN-ET の設定

ハードウェアリセット (パワーオンリセット) またはソフトウェアリセット (MCR0) 後のコンフィギュレーションモードおよびホルトモード時の RCAN-ET の設定について説明します。どちらの場合も RCAN-ET は CAN バスアクティビティに参加できません。また、RCAN-ET の設定の変更が CAN バス上の通信に影響を与えることはありません。

(1) リセットシーケンス

図 19.6 にソフトウェアリセットまたはハードウェアリセット後の RCAN-ET の設定手順を示します。リセット後すべてのレジスタは初期化されます。したがって、CAN バスアクティビティに参加する前に RCAN-ET を設定する必要があります。詳細については図中の注を参照してください。

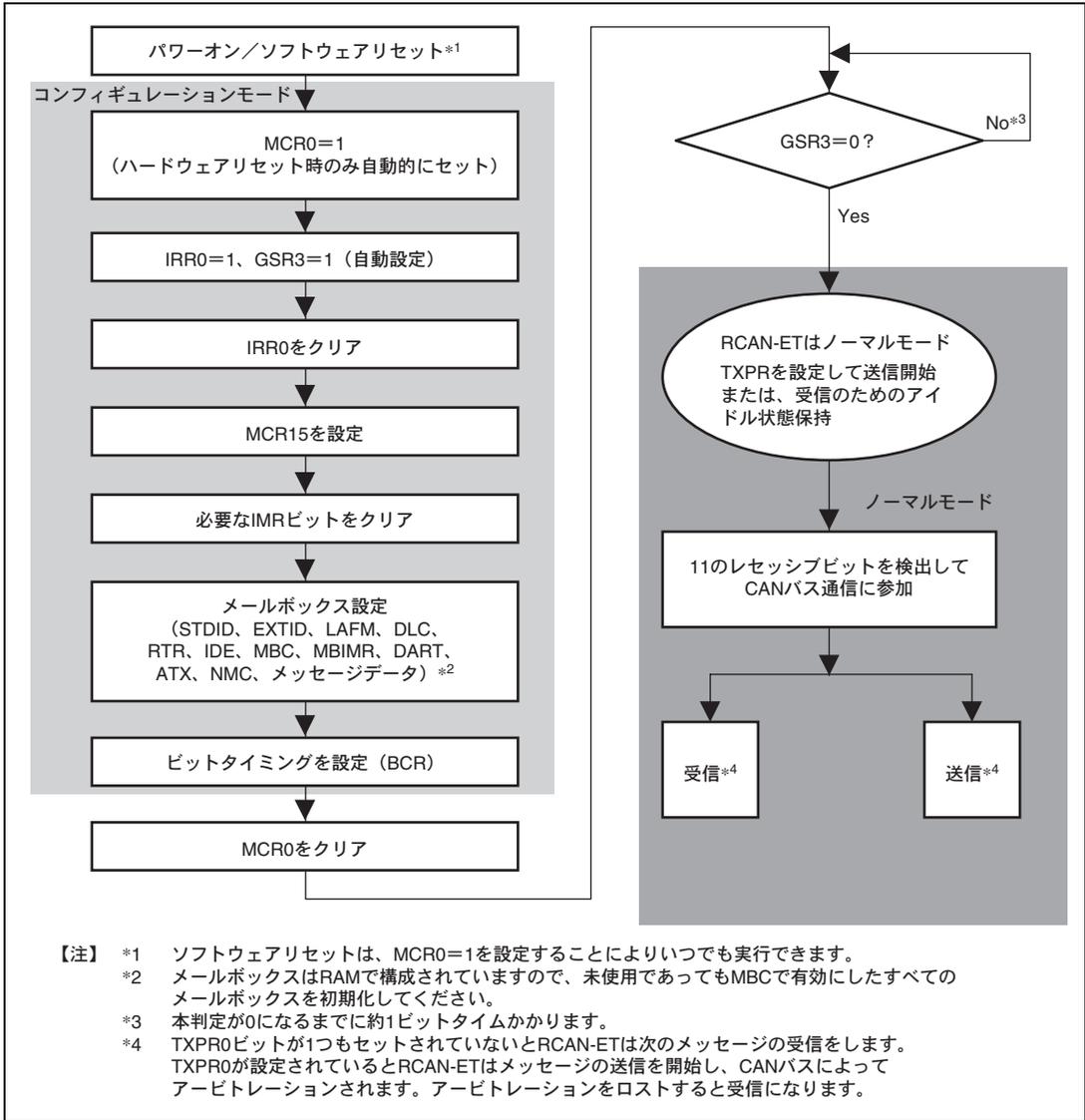


図 19.6 リセットシーケンス

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

(2) ホルトモード

RCAN-ET はホルトモードのとき、CAN バスアクティビティに参加することができません。したがってユーザは、CAN バス上の通信に影響を与えることなく必要なレジスタの設定を変更することができます。ここで重要なのは、レジスタを変更する前に RCAN-ET がホルトモードになるまで待つことです。ホルトモードへの遷移はかならずしも即時に行われるとはかぎりません (CAN バスがアイドルまたは休止状態のときに遷移します)。

RCAN-ET がホルトモードに遷移すると GSR4 ビットがセットされます。

設定終了後はホルトリクエストを解除する必要があります。RCAN-ET は CAN バス上で 11 個のレセッシブビットを検出した後 CAN バスアクティビティに参加します。

(3) CAN スリープモード

CAN スリープモード中では、RCAN-ET の主要なモジュールのクロックは消費電流を低減するために停止しますが、MCR、GSR、IRR、および IMR レジスタのみアクセスできます。なお、送信と受信に関連する割り込みは、CAN スリープモード中ではクリアできませんので、あらかじめクリアしてください。

図 19.7 に RCAN-ET の CAN スリープモードのフローチャートを示します。

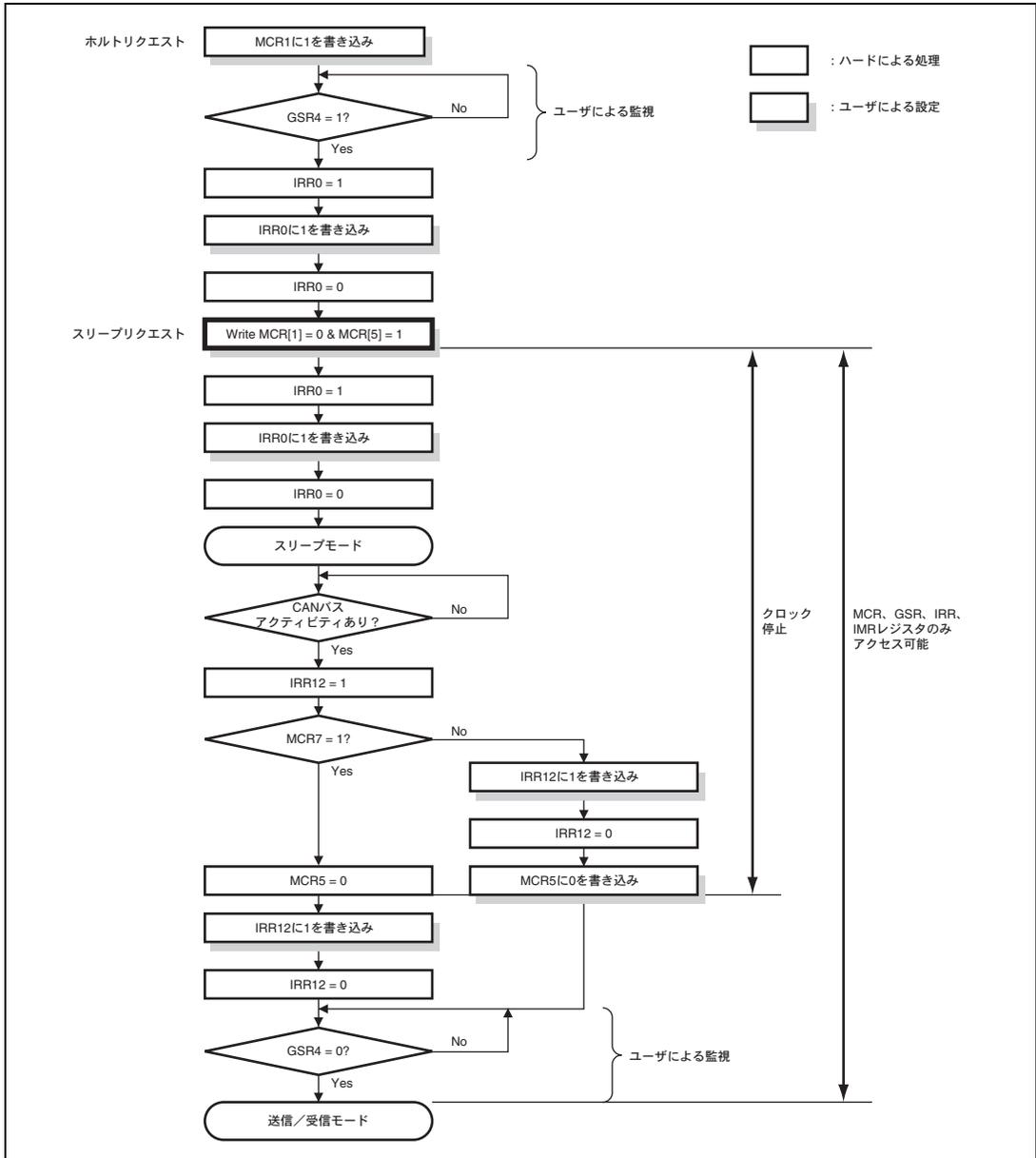


図 19.7 CAN スリープモードのフローチャート

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

図 19.8 に可能な状態遷移を示します。

なお、ホルトモード以外で MCR5 (CAN スリープモード) ビットをセットしないでください。

また、MCR1 ビットをセットした後は、MCR1 をクリアする前に必ず GSR4 をセットして RCAN-ET をホルトモードにしてください。

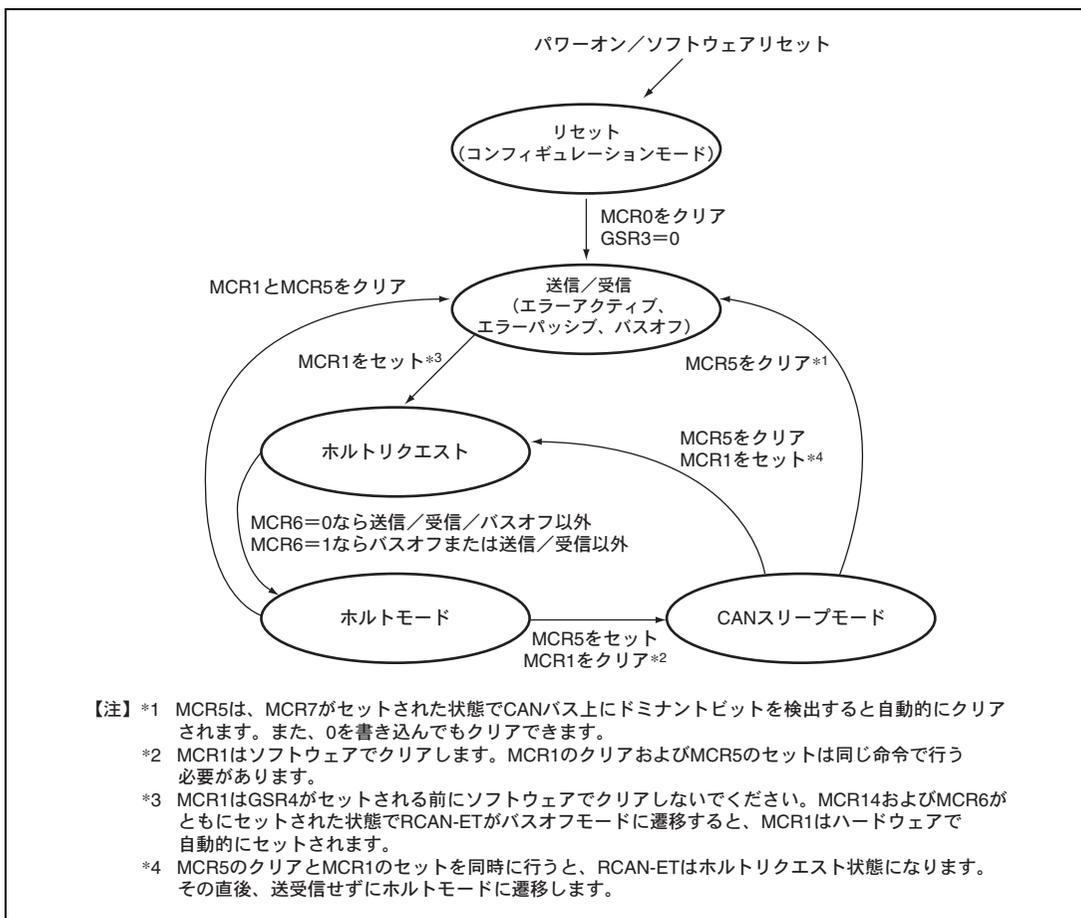


図 19.8 状態遷移図

各モードでのアクセスを許可する条件を表 19.7 に示します。

表 19.7 アクセス可能なレジスタ

ステータス モード	レジスタ									
	MCR、 GSR	IRR、 IMR	BCR	MBIMR	フラグ レジスタ	メールボックス (コントロール0、 LAFM)	メール ボックス (データ)	メールボックス (コントロール1)		
リセット	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes		Yes	Yes	
送信/受信	Yes	Yes	No	Yes	Yes	No	Yes*	Yes*	No	Yes*
ホルトリクエスト	Yes	Yes	No	Yes	Yes	No	Yes*	Yes*	No	Yes*
ホルトモード	Yes	Yes	No	Yes	Yes	Yes		Yes	Yes	
CAN スリープモード	Yes	Yes	No	No	No	No		No	No	

【記号説明】

Yes : アクセスを許可するレジスタ

No : アクセスを禁止するレジスタ

【注】 * TXPR0 がセットされていない場合

19.6.2 テストモードの設定

RCAN-ET には種々のテストモードがあります。テストモードの選択は MCR レジスタの TST[2:0] ビットで行います。RCAN-ET は、デフォルト（初期値）ではノーマルモードで動作します。

表 19.8 にテストモード設定を示します。

テストモードの選択はコンフィギュレーションモードでのみ可能です。選択したテストモードを実行するには、テストモードを選択した後コンフィギュレーションモードを解除 (BCR0/BCR1 が設定されていることを確認) してください。

表 19.8 テストモードの設定

TST2	TST1	TST0	モード
0	0	0	ノーマルモード
0	0	1	リスンオンリモード (受信専用モード)
0	1	0	セルフテストモード 1 (外部)
0	1	1	セルフテストモード 2 (内部)
1	0	0	ライトエラーカウンタ
1	0	1	エラーパッシブモード
1	1	0	設定禁止
1	1	1	設定禁止

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

- ノーマルモード

RCAN-ETは通常の動作をします。

- リスンオンリモード

ボーレート検出用にISO-11898で要求されているモードです。エラーカウンタはクリアされた後に動作禁止となり、TEC/RECの値が増加しないようになります。また、CTx0出力を禁止し、RCAN-ETによるエラーフレームやアクノリッジビットの生成を抑止します。メッセージエラーが発生するとIRR13がセットされます。

- セルフテストモード1

RCAN-ET自身でアクノリッジビットを生成し、必要ならばメッセージをRCAN-ETの受信メールボックスに格納します。CRx0/CTx0端子は必ずCANバスに接続してください。

- セルフテストモード2

RCAN-ET自身でアクノリッジビットを生成し、必要ならばメッセージをRCAN-ETの受信メールボックスに格納します。内部CTx0が内部CRx0にループバックされるため、CRx0/CTx0端子をCANバスその他の外部デバイスに接続する必要はありません。CTx0端子はレセプティブビットのみ出力し、CRx0端子は無効となります。

- ライトエラーカウンタ

TEC/RECは本モードで書き込み可能です。エラーカウンタに127より大きい値を書き込むことにより、RCAN-ETを強制的にエラーパッシブモードにすることができます。TECに書き込まれた値はRECに書き込まれるので、TECとRECは常に同じ値に設定されます。同様に、95より大きい値を書き込むことにより、RCAN-ETを強制的にエラーワーニングモードにすることができます。

TEC/RECに書き込む際はRCAN-ETがホルトモードでなければなりません（エラーカウンタ書き込み時にMCR1=1）。さらにCAN仕様により、ホルトモードを解除する前に本テストモードを解除してTEC/RECを再び動作可能にする必要があります。

- エラーパッシブモード

RCAN-ETは強制的にエラーパッシブモードにすることができます。

エラーパッシブモードを実行することによってRECの値が変わることはありませんが、一度エラーパッシブモードで動作すると、エラーを受信すればRECの値は通常どおり増加します。本モードでは、TECの値が256に達するとRCAN-ETはバスオフ状態になりますが、本モードを使用するとRCAN-ETはエラーアクティブになることができません。したがってRCAN-ETはバスオフ復帰シーケンスの最後に、エラーアクティブではなくエラーパッシブに遷移します。

メッセージエラー発生時には、すべてのテストモードでIRR13ビットがセットされます。

19.6.3 メッセージ送信シーケンス

(1) メッセージ送信リクエスト

バス上に CAN フレームを送信するシーケンスを図 19.9 に示します。

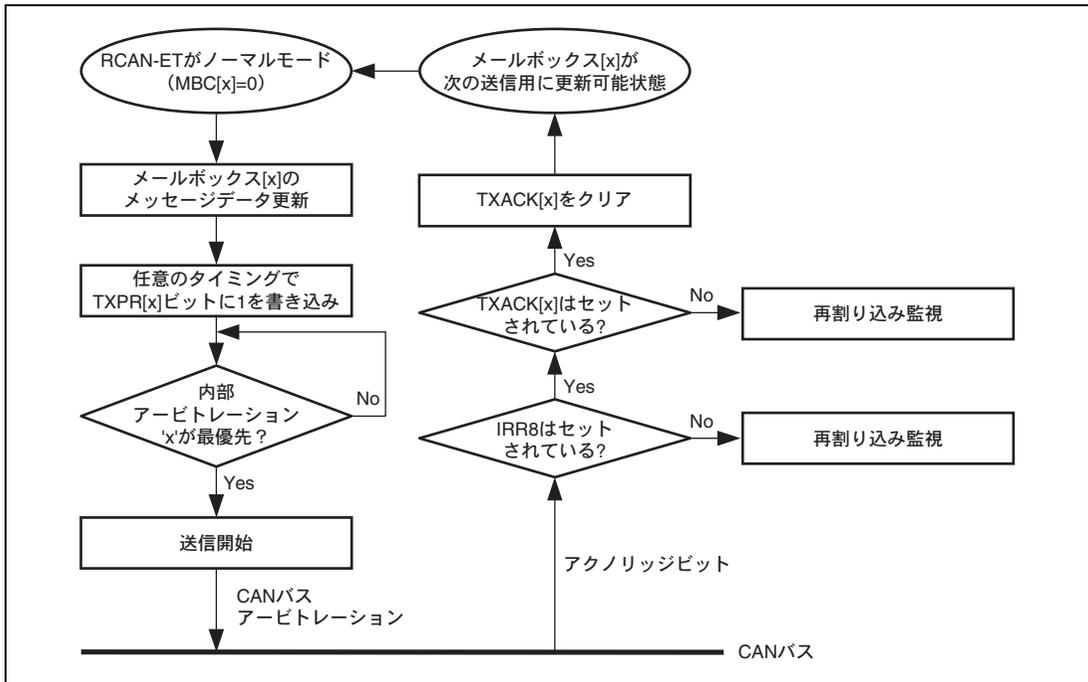


図 19.9 メッセージ送信リクエスト

レジスタの章で説明したとおり、TXACK または ABACK ビットのいずれかがセットされると、IRR8 がセットされることにご注意ください。これはいずれかのメールボックスが送信または送信アボートを終了し、次の送信用に更新可能状態であることを意味しています。一方、GSR2 は現在送信リクエストが発生していない（すべての TXPR フラグがセットされていない）ことを示しています。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

(2) 送信用内部アービトレーション

図 19.10 は、RCAN-ET がどのようにしてメッセージ ID に従った順序で送信リクエストされたメッセージのスケジューリングを行うかを説明しています。内部アービトレーションでは、送信リクエストされたメッセージのうち最も優先度の高いものを取り出します。

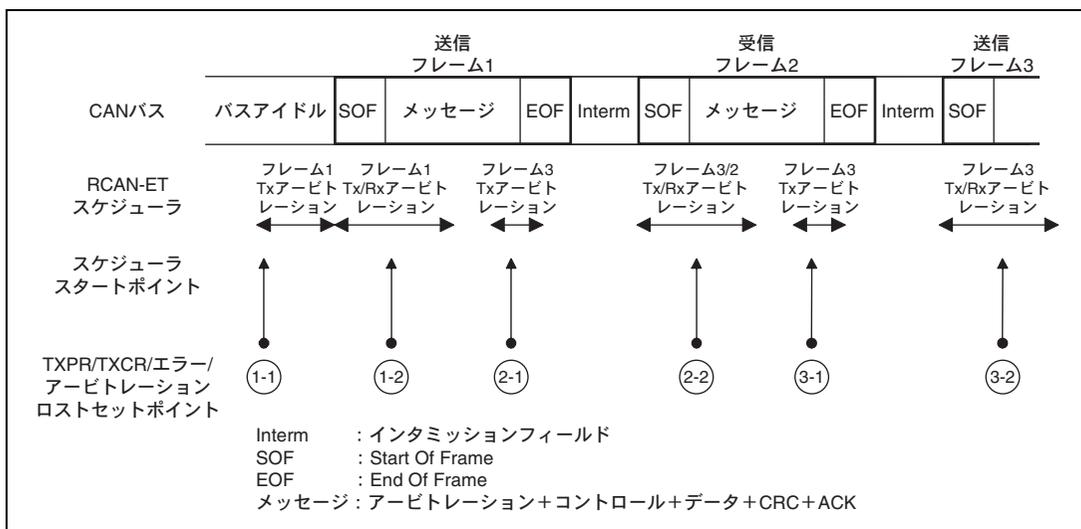


図 19.10 送信用内部アービトレーション

- 1-1 : CAN バスがアイドル状態のとき TXPR ビットがセットされると、ただちに内部アービトレーションを実行し、送信を開始します。
- 1-2 : SOF で送信、受信の両方の動作を開始します。受信フレームでないため、RCAN-ET は送信を行います。
- 2-1 : CRC のデリミタで内部アービトレーションが開始し、次に送信するメッセージを探します。
- 2-2 : SOF で送信、受信の両方の動作を開始します。優先度の高い受信フレームであるため、RCAN-ET は受信を行います。このため、フレーム 3 を送信せずに受信を行います。
- 3-1 : CRC のデリミタで内部アービトレーションが開始し、次に送信するメッセージを探します。
- 3-2 : SOF で送信、受信の両方の動作を開始します。送信フレームの優先度が受信フレームよりも高いため、RCAN-ET は送信を行います。

CAN バス上でエラーが検出された場合、次の送信用の内部アービトレーションは各エラーデリミタの先頭でも行われます。また、オーバーロードフレームの後のエラーデリミタの先頭でも行われます。

送信用アービトレーションは CRC のデリミタで行われるため、ATX=1 のメールボックスがリモートフレームリクエストを受信した場合、そのリクエストに応じて送信するメッセージが送信用アービトレーションに参加するタイミングは、その後のバスアイドルまたは CRC デリミタまたはエラーデリミタになります。

CAN バスの状態により、TXCR がセットされてから最大 1CAN フレームの遅延後に対応するメッセージのアポート処理が行われます。

19.6.4 メッセージ受信シーケンス

メッセージ受信シーケンスを図 19.11 に示します。

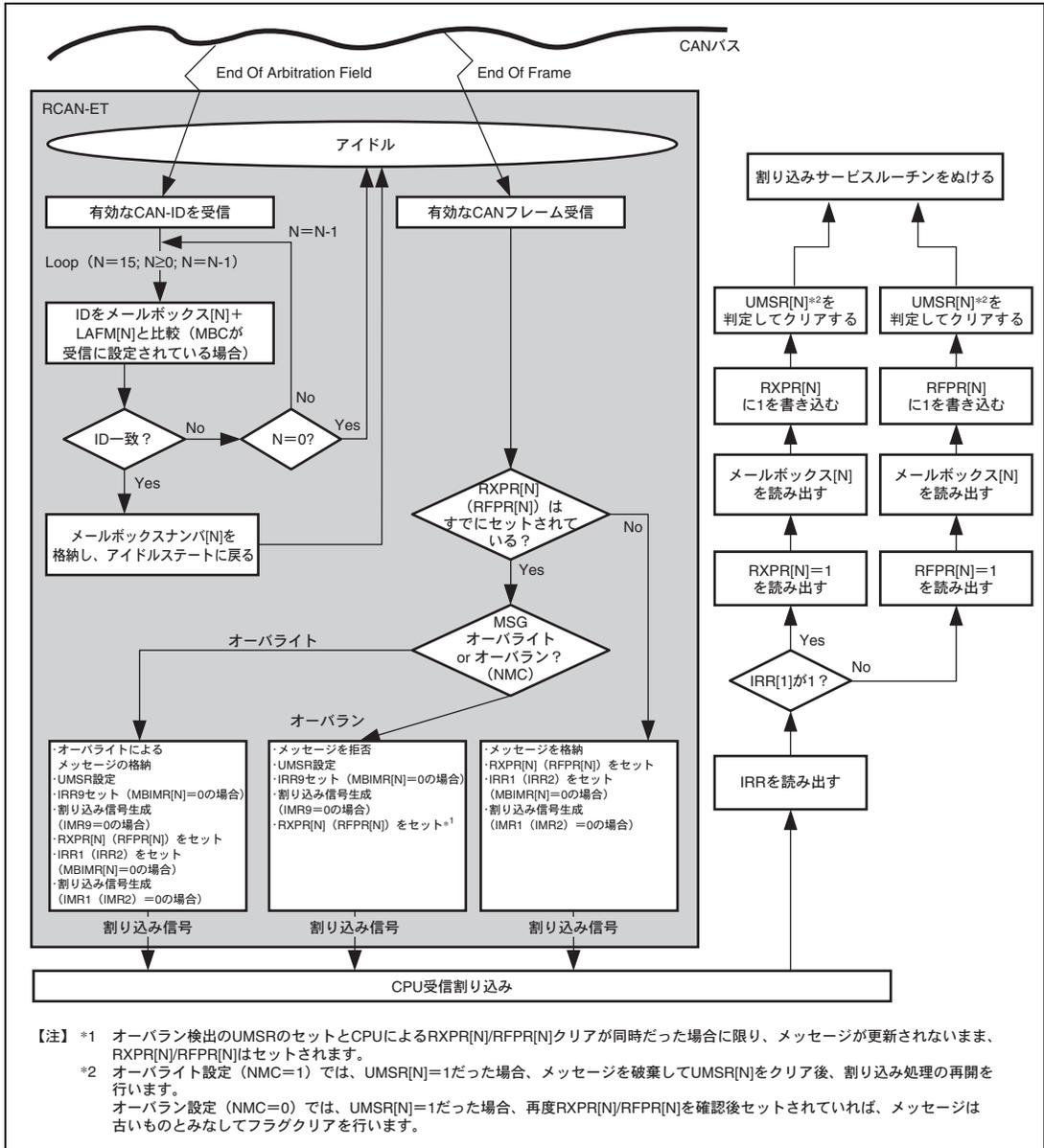


図 19.11 メッセージ受信シーケンス

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

メッセージを受信中に RCAN-ET がアービトラージフィールドの最後を認識すると、受信した ID とメールボックスに設定された ID の比較を始めます。比較する順序はメールボックス 15 からメールボックス 0 の順です。まず MBC をチェックし、メールボックスが受信に設定されているか調べます。その後 LAFM を読み込み、続いてメールボックス 15 (受信用に設定されている場合) の ID を読み込み、受信した ID と比較します。一致しない場合は、メールボックス 14 (受信用に設定されている場合) に対して同じチェックを行います。一致する ID を見つけると RCAN-ET はそのメールボックス番号 (N) を内部バッファに格納し、サーチを停止した後アイドル状態に戻り EOF (End Of Frame) を待ちます。EOF の 6 ビット目が通知されると、受信メッセージは NMC ビットの設定により書き込まれるか廃棄されます。

通信中に RCAN-ET のメッセージ ID と LAFM の設定を変更することはできません。設定変更する手段の 1 つとしてホルトモードおよびコンフィギュレーションモードがあります。メッセージを対応するメールボックスに書き込むと、メッセージ ID を含めて書き込まれるため、使用する LAFM により CAN-ID が受信メッセージの異なる CAN-ID でオーバーライトされる可能性があります。これはまた、受信したメッセージの ID が複数のメールボックスの ID + LAFM と一致した場合に、受信メッセージは常にメールボックス番号の一番大きいメールボックスに格納され、小さい番号のメールボックスにはメッセージが格納されなくなってしまうことを意味しています。したがって、ID と LAFM の設定値は注意深く選択する必要があります。

図 19.11 に示すデータおよびリモートフレームの受信で、IRR をリードした後に UMSR フラグをクリアするのは、割り込みサービスルーチンの実行中にメッセージが同じメールボックスに格納された新しいメッセージでオーバーライトされることを検出するためです。UMSR の最後のチェック中にオーバーライトが検出された場合、メッセージを破棄し再度読み込む必要があります。

なお、UMSR がセットされたメールボックスがオーバーランモード (NMC=0) に設定されていた場合、メッセージは上書きされずに残っていますが、CAN バス上でモニタされた最新のメッセージのものではありません。

該当するメールボックスの RXPR/RFPFR フラグをクリアする前に、そのメールボックスのすべての内容 (メールボックス[N]の領域) を読み出してください。

受信したリモートフレームがデータフレームでオーバーライトされた場合、リモートフレームリクエスト割り込み (IRR2) およびデータフレーム受信割り込み (IRR1) がセットされ、受信フラグ (RXPR、RFPFR) もセットされますので、ご注意ください。同様にデータフレームがリモートフレームでオーバーライトされた場合も IRR2 と IRR1 がセットされます。

オーバーランモード (NMC=0) では、これらのフラグは最初のメールボックスによってのみセットされます。このため、最初にデータフレームを受信すると RXPR と IRR1 の両方がアサートされます。その後データフレームを読み出す前にリモートフレームを受信すると、RFPFR と IRR2 はセットされません。この場合、対応するメールボックスの UMSR がセットされます。

19.6.5 メールボックスの再設定

メールボックスの再設定が必要な場合は、下記の手順に従ってください。

(1) 送信ボックスの設定変更

下記の2つの場合があります。

- ID、RTR、IDE、LAFM、データ、DLC、NMC、ATX、DART、MBCの変更

MBC=B'000の場合のみ変更可能です。対応するTXPRビットがセットされていないことを確認してください。設定（MBCを除く）はいつでも変更することができます。

- 送信ボックスから受信ボックスへの変更

対応するTXPRビットがセットされていないことを確認してください。ホルトモードまたはリセット状態でのみ変更可能です。RCAN-ETがメッセージを受信中または送信中の場合、ホルト状態に遷移するのに時間がかかることがあります（受信／送信が終了するのを待ってからホルト状態に遷移するためです）。また、ホルト状態ではメッセージの送受信ができませんのでご注意ください。

RCAN-ETがバスオフ状態の場合、ホルト状態への遷移はMCRレジスタのビット6およびビット14の設定に従います。

(2) 受信ボックスのID、RTR、IDE、LAFM、データ、DLC、NMC、ATX、DART、MBCの設定変更および受信ボックスから送信ボックスへの変更

設定変更はホルトモードでのみ可能です。メッセージがCANバス上にありRCAN-ETが受信モードの場合、そのメッセージを逃すことはありません。RCAN-ETは現在行っている受信を完了してからホルトモードに遷移します。RCAN-ETがメッセージを受信中または送信中の場合、ホルト状態に遷移するのに時間がかかることがあります（受信／送信が終了するのを待ってからホルト状態に遷移するためです）。また、ホルト状態ではメッセージの送受信ができませんのでご注意ください。

RCAN-ETがバスオフ状態の場合、ホルト状態への遷移はMCRレジスタのビット6およびビット14の設定に従います。

19. コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)

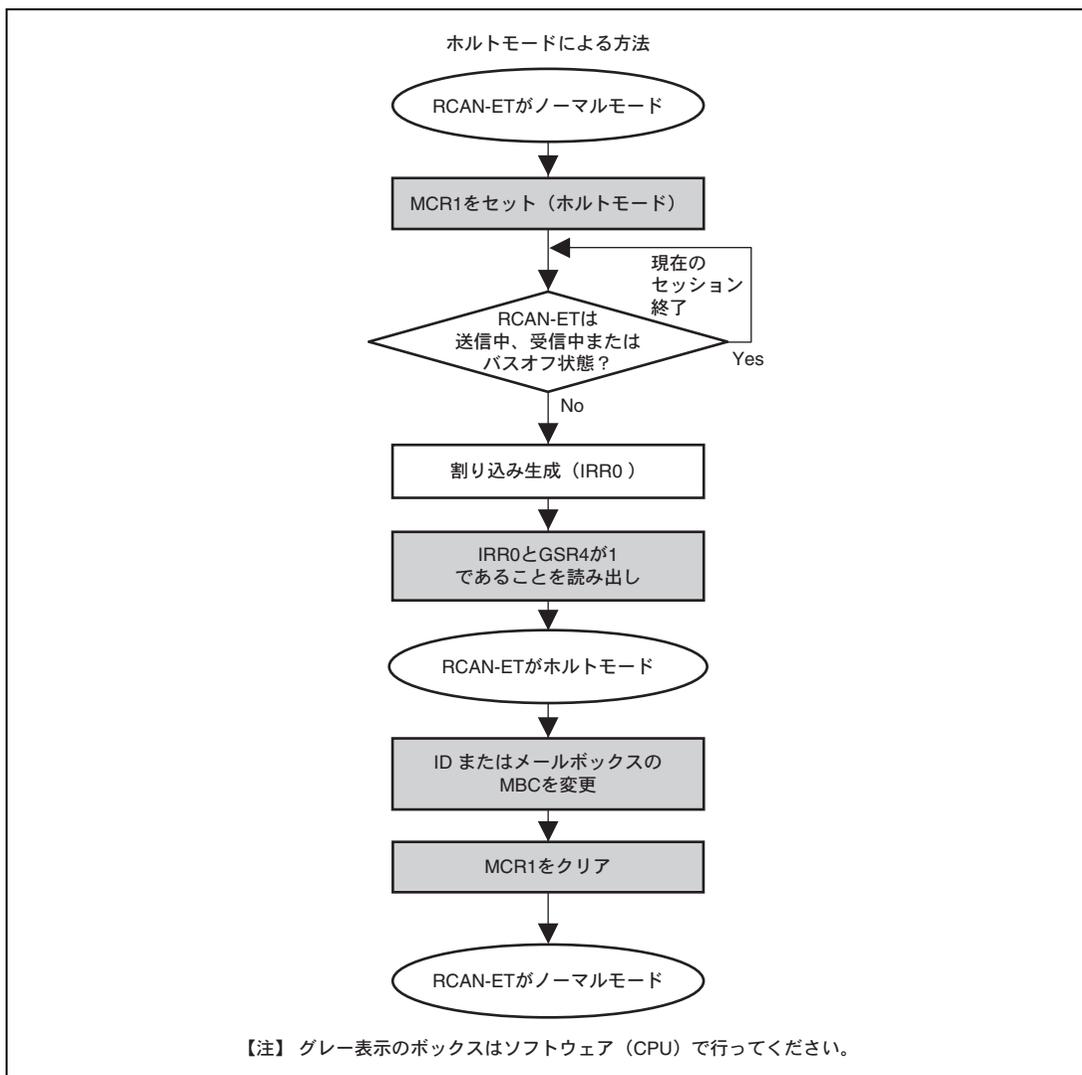


図 19.12 受信ボックスの ID 変更/受信ボックスから送信ボックスへの変更

19.7 割り込み要因

RCAN-ETには表 19.9 に示す割り込み要因があります。これらの要因は、パワーオンリセットによるリセット処理割り込み (IRR0) を除き、マスクすることができます。マスクには、メールボックスインタラプトマスクレジスタ 0 (MBIMR0) およびインタラプトマスクレジスタ (IMR) を使用します。各割り込み要求の割り込みベクタについては「第 6 章 割り込みコントローラ (INTC)」を参照してください。

表 19.9 RCAN-ET の割り込み要因

モジュール名	名称	要 因	割り込みフラグ	DTC の起動
RCAN-ET_0	ERS_0	エラーパンプ (TEC \geq 128 または REC \geq 128)	IRR5	不可
		バスオフ (TEC \geq 256) / バスオフからの復帰	IRR6	
		エラーワーニング (TEC \geq 96)	IRR3	
		エラーワーニング (REC \geq 96)	IRR4	
	OVR_0	メッセージエラー検出	IRR13* ¹	
		リセット/ホルト/CAN スリープ遷移	IRR0	
		オーバロードフレーム送信	IRR7	
		未読メッセージのオーバライト (オーバラン)	IRR9	
		CAN スリープ中 CAN バス動作の検出	IRR12	
	RM0_0* ²	データフレーム受信	IRR1* ³	可* ⁴
	RM1_0* ²	リモートフレーム受信	IRR2* ³	
	SLE_0	メッセージの送信/送信取り消し (スロットエンプティ)	IRR8	不可

【注】 *1 テストモードでのみ有効。

*2 RM0_0 はメールボックス 0 のリモートフレーム受信フラグ (RFPR0[0]) またはデータフレーム受信フラグ (RXPR0[0]) による割り込み、RM1_0 はメールボックス n (n=1~15) のリモートフレーム受信フラグ (RFPR0[n]) またはデータフレーム受信フラグ (RXPR0[n]) による割り込みです。

*3 IRR1 はメールボックス 0~15 のデータフレーム受信フラグ、IRR2 はメールボックス 0~15 のリモートフレーム受信フラグです。

*4 RM0_0 割り込みのみ DTC を起動できます。

19.8 DTC インタフェース

RCAN-ET のメールボックス 0 にメッセージを受信すると、DTC を起動することができます。なお、DTC 起動を設定し、DTC による転送が終了すると、自動的に RXPR0 と RFPR0 レジスタのフラグはクリアされます。このとき、RCAN-ET からの受信割り込みで CPU への割り込みは発生しません。図 19.13 に DTC の転送フローチャートを示します。

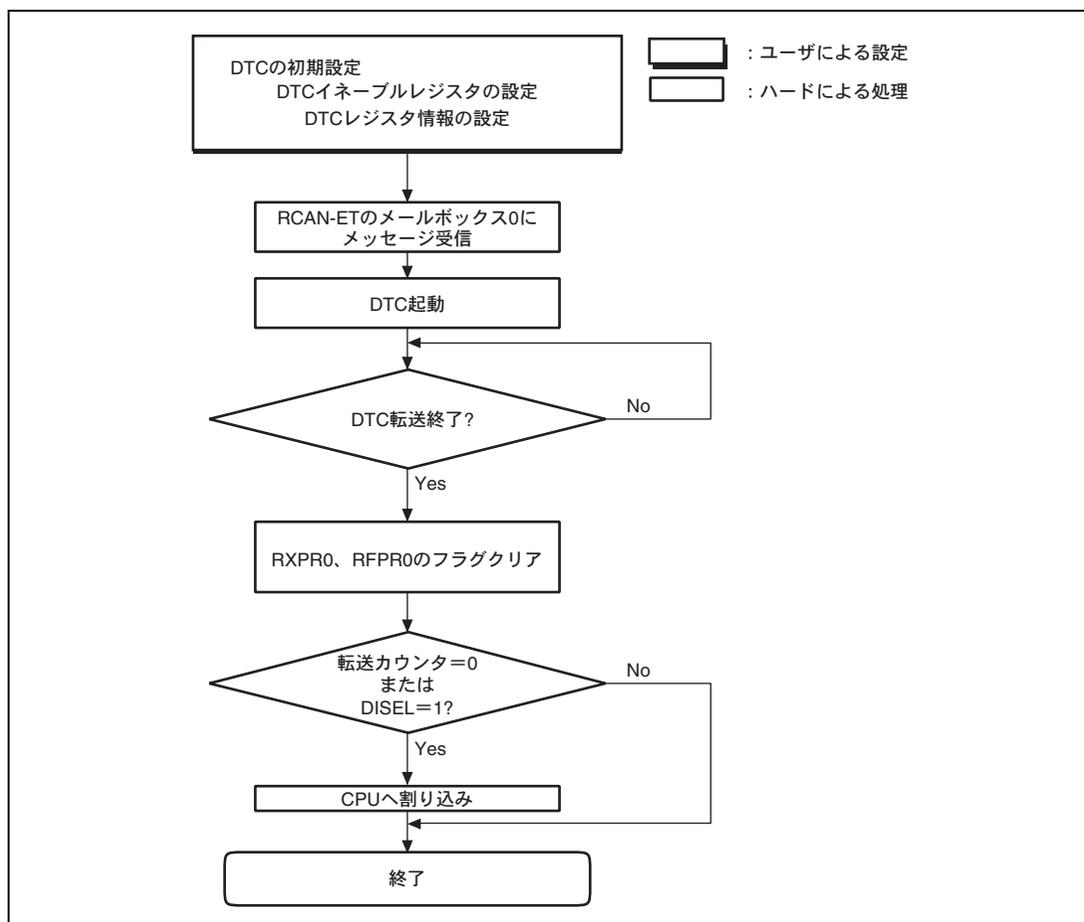


図 19.13 DTC の転送フローチャート

19.9 CAN バスインタフェース

本 LSI と CAN バスを接続するためにはバストランシーバ IC が必要になります。トランシーバ IC はルネサス HA13721 を推奨します。HA13721 以外の製品を使用する場合は、HA13721 とコンパチブルな製品を使用してください。図 19.14 に接続例を示します。

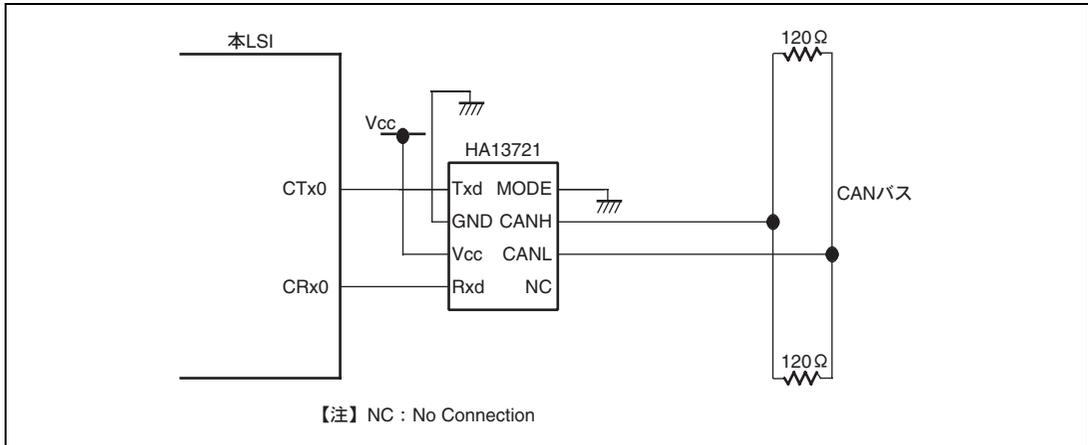


図 19.14 HA13721 を用いたハイスピード CAN インタフェース

19.10 使用上の注意事項

19.10.1 モジュールストップモード

スタンバイコントロールレジスタ3 (STBCR3) により、RCAN-ET に対するクロックの動作/停止を設定することが可能です。初期値ではRCAN-ETのクロックは停止しています。モジュールストップモードを解除してか
ら行ってください。

19.10.2 リセット

RCAN-ET のリセットにはハードウェアリセットとソフトウェアリセットがあります。

- ハードウェアリセット

パワーオンリセット、モジュールストップ、ソフトウェアスタンバイではRCAN-ETは初期化されます。

- ソフトウェアリセット

マスタコントロールレジスタ (MCR) のMCR0ビットにより、MCR0ビット以外のレジスタおよびCAN通信機能が初期化されます。

リセット時にはインタラプトリクエストレジスタ (IRR) のIRR0ビットが初期化によりセットされますので、リセットシーケンスに示されたコンフィギュレーションモード時にクリアしてください。

メールボックスのメッセージコントロールフィールド1 (CONTROL1) を除いた領域はRAMで構成されていますので、リセットにより初期化されません。パワーオンリセット後は、リセットシーケンスに示されたコンフィギュレーションモード時にすべてのメールボックスを初期設定してください。

19.10.3 CAN スリープモード

CAN スリープモードでは、主要な部分のクロックをモジュール内部で停止しています。このため、CAN スリープモードで、MCR、GSR、IRR、IMR レジスタ以外へのアクセスはしないでください。

19.10.4 レジスタアクセス

RCAN-ET 内部のCAN通信機能がCANバス受信フレームをメールボックスに格納している期間に、メールボックス領域をアクセスすると0~5周辺バスサイクル分のウェイトが発生します。

19.10.5 割り込み

メールボックス0受信割り込みは、表19.9に示したようにDTCの起動が可能です。メールボックス0受信割り込みを起動要因にしてDTC転送時の割り込み要因をクリアする設定を選択した場合には、ブロック転送モードなどを利用して、メールボックス0のメッセージコントロールフィールド1 (CONTROL1) までリードしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ピンファンクションコントローラ (PFC) は、マルチプレクス端子の機能とその入出力の方向を選ぶためのレジスタで構成されています。表 20.1～表 20.9 に本 LSI のマルチプレクス端子を示します。

表 20.10～表 20.12 に動作モード別端子機能一覧を示します。

表 20.1 マルチプレクス一覧表 (SH7131/SH7136、ポート A)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)
A	PA0 入出力 (ポート)	POE0 入力 (POE)	RXD0 入力 (SCI)	—
	PA1 入出力 (ポート)	POE1 入力 (POE)	TXD0 出力 (SCI)	—
	PA2 入出力 (ポート)	IRQ0 入力 (INTC)	POE2 入力 (POE)	SCK0 入出力 (SCI)
	PA3 入出力 (ポート)	IRQ1 入力 (INTC)	RXD1 入力 (SCI)	—
	PA4 入出力 (ポート)	IRQ2 入力 (INTC)	TXD1 出力 (SCI)	—
	PA5 入出力 (ポート)	IRQ3 入力 (INTC)	SCK1 入出力 (SCI)	—
	PA6 入出力 (ポート)	$\overline{\text{UBCTR}}\overline{\text{G}}$ 出力 (UBC) *	TCLKA 入力 (MTU2)	$\overline{\text{POE}}\overline{4}$ 入力 (POE)
	PA7 入出力 (ポート)	TCLKB 入力 (MTU2)	POE5 入力 (POE)	SCK2 入出力 (SCI)
	PA8 入出力 (ポート)	TCLKC 入力 (MTU2)	POE6 入力 (POE)	RXD2 入力 (SCI)
	PA9 入出力 (ポート)	TCLKD 入力 (MTU2)	POE8 入力 (POE)	TXD2 出力 (SCI)
	PA10 入出力 (ポート)	RXD0 入力 (SCI)	—	—
	PA11 入出力 (ポート)	TXD0 出力 (SCI)	$\overline{\text{ADTR}}\overline{\text{G}}$ 入力 (A/D)	—
	PA12 入出力 (ポート)	SCK0 入出力 (SCI)	$\overline{\text{SS}}\overline{\text{S}}$ 入出力 (SSU)	—
	PA13 入出力 (ポート)	SCK1 入出力 (SCI)	SSCK 入出力 (SSU)	—
	PA14 入出力 (ポート)	RXD1 入力 (SCI)	SSI 入出力 (SSU)	—
	PA15 入出力 (ポート)	TXD1 出力 (SCI)	SSO 入出力 (SSU)	—

【注】 * SH7136 のみ有効です。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

表 20.2 マルチプレクス一覧表 (SH7132/SH7137、ポート A)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)
A	PA0 入出力 (ポート)	A0 出力 (BSC)	POE0 入力 (POE)	RXD0 入力 (SCI)	—
	PA1 入出力 (ポート)	A1 出力 (BSC)	POE1 入力 (POE)	TXD0 出力 (SCI)	—
	PA2 入出力 (ポート)	A2 出力 (BSC)	IRQ0 入力 (INTC)	POE2 入力 (POE)	SCK0 入出力 (SCI)
	PA3 入出力 (ポート)	A3 出力 (BSC)	IRQ1 入力 (INTC)	RXD1 入力 (SCI)	—
	PA4 入出力 (ポート)	A4 出力 (BSC)	IRQ2 入力 (INTC)	TXD1 出力 (SCI)	—
	PA5 入出力 (ポート)	A5 出力 (BSC)	IRQ3 入力 (INTC)	SCK1 入出力 (SCI)	—
	PA6 入出力 (ポート)	RD 出力 (BSC)	UBCTRG 出力 (UBC) *	TCLKA 入力 (MTU2)	POE4 入力 (POE)
	PA7 入出力 (ポート)	TCLKB 入力 (MTU2)	POE5 入力 (POE)	SCK2 入出力 (SCI)	—
	PA8 入出力 (ポート)	WRL 出力 (BSC)	TCLKC 入力 (MTU2)	POE6 入力 (POE)	RXD2 入力 (SCI)
	PA9 入出力 (ポート)	WAIT 入力 (BSC)	TCLKD 入力 (MTU2)	POE8 入力 (POE)	TXD2 出力 (SCI)
	PA10 入出力 (ポート)	A6 出力 (BSC)	RXD0 入力 (SCI)	—	—
	PA11 入出力 (ポート)	A7 出力 (BSC)	TXD0 出力 (SCI)	ADTRG 入力 (A/D)	—
	PA12 入出力 (ポート)	A8 出力 (BSC)	SCK0 入出力 (SCI)	SCS 入出力 (SSU)	—
	PA13 入出力 (ポート)	A9 出力 (BSC)	SCK1 入出力 (SCI)	SSCK 入出力 (SSU)	—
	PA14 入出力 (ポート)	A10 出力 (BSC)	RXD1 入力 (SCI)	SSI 入出力 (SSU)	—
PA15 入出力 (ポート)	CK 出力 (CPG)	TXD1 出力 (SCI)	SSO 入出力 (SSU)	—	

【注】 * SH7137 のみ有効です。

表 20.3 マルチプレクス一覧表 (SH7131/SH7136、ポート B)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)
B	PB2 入出力 (ポート)	IRQ0 入力 (INTC)	POE0 入力 (POE)	TIC5V5 入力 (MTU2S)	SCL 入出力 (I ² C2)
	PB3 入出力 (ポート)	IRQ1 入力 (INTC)	POE1 入力 (POE)	TIC5V 入力 (MTU2)	SDA 入出力 (I ² C2)
	PB4 入出力 (ポート)	IRQ2 入力 (INTC)	POE4 入力 (POE)	TIC5US 入力 (MTU2S)	—
	PB5 入出力 (ポート)	IRQ3 入力 (INTC)	POE5 入力 (POE)	TIC5U 入力 (MTU2)	—
	PB6 入出力 (ポート)	CTx0 出力 (RCAN-ET)	—	—	—
	PB7 入出力 (ポート)	CRx0 入力 (RCAN-ET)	—	—	—

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

表 20.4 マルチプレクス一覧表 (SH7132/SH7137、ポート B)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)	機能 6 (関連モジュール)
B	PB0 入出力 (ポート)	B $\overline{A}C\overline{K}$ 出力 (BSC)	TIC5WS 入力 (MTU2S)	—	—	—
	PB1 入出力 (ポート)	B $\overline{R}E\overline{Q}$ 入力 (BSC)	TIC5W 入力 (MTU2)	—	—	—
	PB2 入出力 (ポート)	A16 出力 (BSC)	IRQ0 入力 (INTC)	P $\overline{O}E\overline{0}$ 入力 (POE)	TIC5VS 入力 (MTU2S)	SCL 入出力 (I $\overline{C}2$)
	PB3 入出力 (ポート)	A17 出力 (BSC)	IRQ1 入力 (INTC)	P $\overline{O}E\overline{1}$ 入力 (POE)	TIC5V 入力 (MTU2)	SDA 入出力 (I $\overline{C}2$)
	PB4 入出力 (ポート)	A18 出力 (BSC)	IRQ2 入力 (INTC)	P $\overline{O}E\overline{4}$ 入力 (POE)	TIC5US 入力 (MTU2S)	—
	PB5 入出力 (ポート)	A19 出力 (BSC)	IRQ3 入力 (INTC)	P $\overline{O}E\overline{5}$ 入力 (POE)	TIC5U 入力 (MTU2)	—
	PB6 入出力 (ポート)	W $\overline{A}I\overline{T}$ 入力 (BSC)	CTx0 出力 (RCAN-ET)	—	—	—
	PB7 入出力 (ポート)	C $\overline{S}T$ 出力 (BSC)	CRx0 入力 (RCAN-ET)	—	—	—

表 20.5 マルチプレクス一覧表 (SH7132/SH7137、ポート D)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)
D	PD0 入出力 (ポート)	D0 入出力 (BSC)	RXD0 入力 (SCI)	—
	PD1 入出力 (ポート)	D1 入出力 (BSC)	TXD0 出力 (SCI)	—
	PD2 入出力 (ポート)	D2 入出力 (BSC)	SCK0 入出力 (SCI)	—
	PD3 入出力 (ポート)	D3 入出力 (BSC)	RXD1 入力 (SCI)	—
	PD4 入出力 (ポート)	D4 入出力 (BSC)	TXD1 出力 (SCI)	—
	PD5 入出力 (ポート)	D5 入出力 (BSC)	SCK1 入出力 (SCI)	—
	PD6 入出力 (ポート)	D6 入出力 (BSC)	RXD2 入力 (SCI)	—
	PD7 入出力 (ポート)	D7 入出力 (BSC)	TXD2 出力 (SCI)	S $\overline{C}S$ 入出力 (SSU)
	PD8 入出力 (ポート)	SCK2 入出力 (SCI)	SSCK 入出力 (SSU)	—
	PD9 入出力 (ポート)	SSI 入出力 (SSU)	—	—
	PD10 入出力 (ポート)	SSO 入出力 (SSU)	—	—

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

表 20.6 マルチプレクス一覧表 (SH7131/SH7136、ポート E)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)
E	PE0 入出力 (ポート)	TIOC0A 入出力 (MTU2)	—	—
	PE1 入出力 (ポート)	TIOC0B 入出力 (MTU2)	RXD0 入力 (SCI)	—
	PE2 入出力 (ポート)	TIOC0C 入出力 (MTU2)	TXD0 出力 (SCI)	—
	PE3 入出力 (ポート)	TIOC0D 入出力 (MTU2)	SCK0 入出力 (SCI)	—
	PE4 入出力 (ポート)	TIOC1A 入出力 (MTU2)	RXD1 入力 (SCI)	—
	PE5 入出力 (ポート)	TIOC1B 入出力 (MTU2)	TXD1 出力 (SCI)	—
	PE6 入出力 (ポート)	TIOC2A 入出力 (MTU2)	SCK1 入出力 (SCI)	—
	PE7 入出力 (ポート)	TIOC2B 入出力 (MTU2)	—	—
	PE8 入出力 (ポート)	TIOC3A 入出力 (MTU2)	—	—
	PE9 入出力 (ポート)	TIOC3B 入出力 (MTU2)	—	—
	PE10 入出力 (ポート)	TIOC3C 入出力 (MTU2)	—	—
	PE11 入出力 (ポート)	TIOC3D 入出力 (MTU2)	—	—
	PE12 入出力 (ポート)	TIOC4A 入出力 (MTU2)	—	—
	PE13 入出力 (ポート)	TIOC4B 入出力 (MTU2)	MRES 入力 (INTC)	—
	PE14 入出力 (ポート)	TIOC4C 入出力 (MTU2)	—	—
	PE15 入出力 (ポート)	TIOC4D 入出力 (MTU2)	IRQOUT 出力 (INTC)	—
	PE16 入出力 (ポート)	TIOC3BS 入出力 (MTU2S)	ASEBRKAK 出力 (E10A) *	ASEBRK 入力 (E10A) *
	PE17 入出力 (ポート)	TIOC3DS 入出力 (MTU2S)	TCK 入力 (H-UDI) *	—
	PE18 入出力 (ポート)	TIOC4AS 入出力 (MTU2S)	TDI 入力 (H-UDI) *	—
	PE19 入出力 (ポート)	TIOC4BS 入出力 (MTU2S)	TDO 出力 (H-UDI) *	—
	PE20 入出力 (ポート)	TIOC4CS 入出力 (MTU2S)	TMS 入力 (H-UDI) *	—
PE21 入出力 (ポート)	TIOC4DS 入出力 (MTU2S)	TRST 入力 (H-UDI) *	—	

【注】 * SH7136 のみ有効です。

表 20.7 マルチプレクス一覧表 (SH7132/SH7137、ポート E)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)
E	PE0 入出力 (ポート)	TIOC0A 入出力 (MTU2)	—	—	—
	PE1 入出力 (ポート)	TIOC0B 入出力 (MTU2)	RXD0 入力 (SCI)	—	—
	PE2 入出力 (ポート)	TIOC0C 入出力 (MTU2)	TXD0 出力 (SCI)	—	—
	PE3 入出力 (ポート)	TIOC0D 入出力 (MTU2)	SCK0 入出力 (SCI)	—	—
	PE4 入出力 (ポート)	A11 出力 (BSC)	TIOC1A 入出力 (MTU2)	RXD1 入力 (SCI)	—
	PE5 入出力 (ポート)	A12 出力 (BSC)	TIOC1B 入出力 (MTU2)	TXD1 出力 (SCI)	—
	PE6 入出力 (ポート)	A13 出力 (BSC)	TIOC2A 入出力 (MTU2)	SCK1 入出力 (SCI)	—
	PE7 入出力 (ポート)	A14 出力 (BSC)	TIOC2B 入出力 (MTU2)	—	—

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)
E	PE8 入出力 (ポート)	A15 出力 (BSC)	TIOC3A 入出力 (MTU2)	—	—
	PE9 入出力 (ポート)	TIOC3B 入出力 (MTU2)	—	—	—
	PE10 入出力 (ポート)	$\overline{CS0}$ 出力 (BSC)	TIOC3C 入出力 (MTU2)	—	—
	PE11 入出力 (ポート)	TIOC3D 入出力 (MTU2)	—	—	—
	PE12 入出力 (ポート)	TIOC4A 入出力 (MTU2)	—	—	—
	PE13 入出力 (ポート)	TIOC4B 入出力 (MTU2)	MRES 入力 (INTC)	—	—
	PE14 入出力 (ポート)	TIOC4C 入出力 (MTU2)	—	—	—
	PE15 入出力 (ポート)	TIOC4D 入出力 (MTU2)	\overline{IRQOUT} 出力 (INTC)	—	—
	PE16 入出力 (ポート)	WAIT 入力 (BSC)	TIOC3BS 入出力 (MTU2S)	ASEBRKAK 出力 (E10A) *	ASEBRK 入力 (E10A) *
	PE17 入出力 (ポート)	$\overline{CS0}$ 出力 (BSC)	TIOC3DS 入出力 (MTU2S)	TCK 入力 (H-UDI) *	—
	PE18 入出力 (ポート)	$\overline{CS1}$ 出力 (BSC)	TIOC4AS 入出力 (MTU2S)	TDI 入力 (H-UDI) *	—
	PE19 入出力 (ポート)	\overline{RD} 出力 (BSC)	TIOC4BS 入出力 (MTU2S)	TDO 出力 (H-UDI) *	—
	PE20 入出力 (ポート)	TIOC4CS 入出力 (MTU2S)	TMS 入力 (H-UDI) *	—	—
	PE21 入出力 (ポート)	WRL 出力 (BSC)	TIOC4DS 入出力 (MTU2S)	TRST 入力 (H-UDI) *	—

【注】 * SH7137 のみ有効です。

表 20.8 マルチプレクス一覧表 (SH7131/SH7136、ポート F)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)
F	PF0 入力 (ポート)	AN0 入力 (A/D)
	PF1 入力 (ポート)	AN1 入力 (A/D)
	PF2 入力 (ポート)	AN2 入力 (A/D)
	PF3 入力 (ポート)	AN3 入力 (A/D)
	PF8 入力 (ポート)	AN8 入力 (A/D)
	PF9 入力 (ポート)	AN9 入力 (A/D)
	PF10 入力 (ポート)	AN10 入力 (A/D)
	PF11 入力 (ポート)	AN11 入力 (A/D)
	PF12 入力 (ポート)	AN12 入力 (A/D)
	PF13 入力 (ポート)	AN13 入力 (A/D)
	PF14 入力 (ポート)	AN14 入力 (A/D)
	PF15 入力 (ポート)	AN15 入力 (A/D)

【注】 A/D 変換中は AN 入力機能が有効となります。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

表 20.9 マルチプレクス一覧表 (SH7132/SH7137、ポート F)

ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)
F	PF0 入力 (ポート)	AN0 入力 (A/D)
	PF1 入力 (ポート)	AN1 入力 (A/D)
	PF2 入力 (ポート)	AN2 入力 (A/D)
	PF3 入力 (ポート)	AN3 入力 (A/D)
	PF4 入力 (ポート)	AN4 入力 (A/D)
	PF5 入力 (ポート)	AN5 入力 (A/D)
	PF6 入力 (ポート)	AN6 入力 (A/D)
	PF7 入力 (ポート)	AN7 入力 (A/D)
	PF8 入力 (ポート)	AN8 入力 (A/D)
	PF9 入力 (ポート)	AN9 入力 (A/D)
	PF10 入力 (ポート)	AN10 入力 (A/D)
	PF11 入力 (ポート)	AN11 入力 (A/D)
	PF12 入力 (ポート)	AN12 入力 (A/D)
	PF13 入力 (ポート)	AN13 入力 (A/D)
	PF14 入力 (ポート)	AN14 入力 (A/D)
	PF15 入力 (ポート)	AN15 入力 (A/D)

【注】 A/D 変換中は AN 入力機能が有効となります。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

表 20.10 動作モード別端子機能一覧 (SH7131/SH7136)

ピン番号	端子名	
	シングルチップモード (MCU モード 3)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能
10,27,44, 57,79	Vcc	Vcc
1,13,29,49	Vss	Vss
15,46	Vcl	Vcl
78	AVcc	AVcc
63	AVss	AVss
60	PLLvss	PLLvss
68	AVrefh	AVrefh
73	AVrefl	AVrefl
56	EXTAL	EXTAL
55	XTAL	XTAL
62	MD1	MD1
59	FWE* ¹	FWE* ¹
54	$\overline{\text{RES}}$	$\overline{\text{RES}}$
80	$\overline{\text{WDTOVF}}$	$\overline{\text{WDTOVF}}$
58	NMI	NMI
61	$\overline{\text{ASEMD0}}^*$	$\overline{\text{ASEMD0}}^*$
53	PA0	PA0/POE0/RXD0
52	PA1	PA1/POE1/TXD0
51	PA2	PA2/IRQ0/ $\overline{\text{POE2}}$ /SCK0
50	PA3	PA3/IRQ1/RXD1
48	PA4	PA4/IRQ2/TXD1
47	PA5	PA5/IRQ3/SCK1
45	PA6	PA6/ $\overline{\text{UBCTR}}^*/TCLKA/POE4$
43	PA7	PA7/TCLKB/ $\overline{\text{POE5}}$ /SCK2
42	PA8	PA8/TCLKC/ $\overline{\text{POE6}}$ /RXD2
41	PA9	PA9/TCLKD/ $\overline{\text{POE8}}$ /TXD2
40	PA10	PA10/RXD0
39	PA11	PA11/TXD0/ $\overline{\text{ADTRG}}$
38	PA12	PA12/SCK0/ $\overline{\text{SCS}}$
37	PA13	PA13/SCK1/SSCK
36	PA14	PA14/RXD1/SSI
35	PA15	PA15/TXD1/SSO
34	PB2	PB2/IRQ0/POE0/TIC5VS/SCL

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ピン番号	端子名	
	シングルチップモード (MCU モード 3)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能
33	PB3	PB3/IRQ1/POE1/TIC5V/SDA
32	PB4	PB4/IRQ2/POE4/TIC5US
31	PB5	PB5/IRQ3/POE5/TIC5U
30	PB6	PB6/CTx0
28	PB7	PB7/CRx0
26	PE0	PE0/TIOC0A
25	PE1	PE1/TIOC0B/RXD0
24	PE2	PE2/TIOC0C/TXD0
23	PE3	PE3/TIOC0D/SCK0
22	PE4	PE4/TIOC1A/RXD1
21	PE5	PE5/TIOC1B/TXD1
20	PE6	PE6/TIOC2A/SCK1
19	PE7	PE7/TIOC2B
18	PE8	PE8/TIOC3A
16	PE9	PE9/TIOC3B
17	PE10	PE10/TIOC3C
14	PE11	PE11/TIOC3D
12	PE12	PE12/TIOC4A
11	PE13	PE13/TIOC4B/MRES
9	PE14	PE14/TIOC4C
8	PE15	PE15/TIOC4D/IRQOUT
7	PE16/ (ASEBRKAK/ ASEBRK*)	PE16/TIOC3BS
6	PE17/ (TCK*)	PE17/TIOC3DS
5	PE18/ (TDI*)	PE18/TIOC4AS
4	PE19/ (TDO*)	PE19/TIOC4BS
3	PE20/ (TMS*)	PE20/TIOC4CS
2	PE21/ (TRST*)	PE21/TIOC4DS
77	PF0/AN0	PF0/AN0
76	PF1/AN1	PF1/AN1
75	PF2/AN2	PF2/AN2
74	PF3/AN3	PF3/AN3
72	PF8/AN8	PF8/AN8
71	PF9/AN9	PF9/AN9
70	PF10/AN10	PF10/AN10

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ピン番号	端子名	
	シングルチップモード (MCU モード 3)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能
69	PF11/AN11	PF11/AN11
67	PF12/AN12	PF12/AN12
66	PF13/AN13	PF13/AN13
65	PF14/AN14	PF14/AN14
64	PF15/AN15	PF15/AN15

【注】 *1 E10A 使用時 (ASEMD0=L 時)、TMS、TRST、TDI、TDO、TCK、ASEBRKAK/ASEBRK に固定されます。

*2 SH7136 のみ有効です。

表 20.11 動作モード別端子機能一覧 (SH7132/SH7137 (1))

ピン番号	端子名	
	内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能
3,11,36, 48,57,99	Vcc	Vcc
1,14,39, 50,64	Vss	Vss
16,59	Vcl	Vcl
98	AVcc	AVcc
79	AVss	AVss
88	AVrefh	AVrefh
93	AVrefl	AVrefl
75	PLLvss	PLLvss
72	EXTAL	EXTAL
71	XTAL	XTAL
78	MD0	MD0
77	MD1	MD1
74	FWE* ¹	FWE* ¹
70	RES	RES
100	WDTOVF	WDTOVF
73	NMI	NMI
76	ASEMD0* ¹	ASEMD0* ¹
69	A0	PA0/A0/POE0/RXD0
68	A1	PA1/A1/POE1/TXD0
67	A2	PA2/A2/IRQ0/POE2/SCK0
66	A3	PA3/A3/IRQ1/RXD1
65	A4	PA4/A4/IRQ2/TXD1
63	A5	PA5/A5/IRQ3/SCK1

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ピン番号	端子名	
	内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能
62	RD	PA6/RD/UBCTR ^g */TCLKA/POE4
61	PA7	PA7/TCLKB/POE5/SCK2
60	WRL	PA8/WRL/TCLKC/POE6/RXD2
58	PA9	PA9/WAIT/TCLKD/POE8/TXD2
56	A6	PA10/A6/RXD0
55	A7	PA11/A7/TXD0/ADTRG
54	A8	PA12/A8/SCK0/SCS
53	A9	PA13/A9/SCK1/SSCK
52	A10	PA14/A10/RXD1/SSI
51	CK	PA15/CK/TXD1/SSO
49	PB0	PB0/BACK/TIC5WS
47	PB1	PB1/BREQ/TIC5W
46	A16	PB2/A16/IRQ0/POE0/TIC5VS/SCL
45	A17	PB3/A17/IRQ1/POE1/TIC5V/SDA
44	PB4	PB4/A18/IRQ2/POE4/TIC5US
43	PB5	PB5/A19/IRQ3/POE5/TIC5U
42	PB6	PB6/WAIT/CTx0
41	PB7	PB7/CS1/CRx0
40	D0	PD0/D0/RXD0
38	D1	PD1/D1/TXD0
37	D2	PD2/D2/SCK0
35	D3	PD3/D3/RXD1
34	D4	PD4/D4/TXD1
33	D5	PD5/D5/SCK1
32	D6	PD6/D6/RXD2
31	D7	PD7/D7/TXD2/SCS
30	PD8	PD8/SCK2/SSCK
29	PD9	PD9/SSI
28	PD10	PD10/SSO
27	PE0	PE0/TIOC0A
26	PE1	PE1/TIOC0B/RXD0
25	PE2	PE2/TIOC0C/TXD0
24	PE3	PE3/TIOC0D/SCK0
23	A11	PE4/A11/TIOC1A/RXD1
22	A12	PE5/A12/TIOC1B/TXD1

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ピン番号	端子名	
	内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能
21	A13	PE6/A13/TIOC2A/SCK1
20	A14	PE7/A14/TIOC2B
19	A15	PE8/A15/TIOC3A
17	PE9	PE9/TIOC3B
18	$\overline{CS0}$	PE10/ $\overline{CS0}$ /TIOC3C
15	PE11	PE11/TIOC3D
13	PE12	PE12/TIOC4A
12	PE13	PE13/TIOC4B/MRES
10	PE14	PE14/TIOC4C
9	PE15	PE15/TIOC4D/IRQOUT
8	PE16/ (ASEBRKAK /ASEBRK*)	PE16/WAIT/TIOC3BS
7	PE17/ (TCK*)	PE17/ $\overline{CS0}$ /TIOC3DS
6	PE18/ (TDI*)	PE18/ $\overline{CS1}$ /TIOC4AS
5	PE19/ (TDO*)	PE19/ \overline{RD} /TIOC4BS
4	PE20/ (TMS*)	PE20/TIOC4CS
2	PE21/ (TRST*)	PE21/ \overline{WRL} /TIOC4DS
97	PF0/AN0	PF0/AN0
96	PF1/AN1	PF1/AN1
95	PF2/AN2	PF2/AN2
94	PF3/AN3	PF3/AN3
92	PF4/AN4	PF4/AN4
91	PF5/AN5	PF5/AN5
90	PF6/AN6	PF6/AN6
89	PF7/AN7	PF7/AN7
87	PF8/AN8	PF8/AN8
86	PF9/AN9	PF9/AN9
85	PF10/AN10	PF10/AN10
84	PF11/AN11	PF11/AN11
83	PF12/AN12	PF12/AN12
82	PF13/AN13	PF13/AN13
81	PF14/AN14	PF14/AN14
80	PF15/AN15	PF15/AN15

【注】 *1 E10A 使用時 ($\overline{ASEMD0}=L$ 時)、TMS、 \overline{TRST} 、TDI、TDO、TCK、 $\overline{ASEBRKAK}/\overline{ASEBRK}$ に固定されます。

*2 SH7137 のみ有効です。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

表 20.12 動作モード別端子機能一覧 (SH7132/SH7137 (2))

ピン番号	端子名			
	内蔵 ROM 有効 (MCU モード 2)		シングルチップモード (MCU モード 3)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能	初期機能	PFC で設定可能な機能
3,11,36, 48,57,99	Vcc	Vcc	Vcc	Vcc
1,14,39, 50,64	Vss	Vss	Vss	Vss
16,59	V _{CL}	V _{CL}	V _{CL}	V _{CL}
98	AVcc	AVcc	AVcc	AVcc
79	AVss	AVss	AVss	AVss
88	AVrefh	AVrefh	AVrefh	AVrefh
93	AVrefl	AVrefl	AVrefl	AVrefl
75	PLLVss	PLLVss	PLLVss	PLLVss
72	EXTAL	EXTAL	EXTAL	EXTAL
71	XTAL	XTAL	XTAL	XTAL
78	MD0	MD0	MD0	MD0
77	MD1	MD1	MD1	MD1
74	FWE	FWE	FWE	FWE
70	RES	RES	RES	RES
100	WDTOVF	WDTOVF	WDTOVF	WDTOVF
73	NMI	NMI	NMI	NMI
76	ASEMD0	ASEMD0	ASEMD0	ASEMD0
69	PA0	PA0/A0/POE0/RXD0	PA0	PA0/POE0/RXD0
68	PA1	PA1/A1/POE1/TXD0	PA1	PA1/POE1/TXD0
67	PA2	PA2/A2/IRQ0/POE2/SCK0	PA2	PA2/IRQ0/POE2/SCK0
66	PA3	PA3/A3/IRQ1/RXD1	PA3	PA3/IRQ1/RXD1
65	PA4	PA4/A4/IRQ2/TXD1	PA4	PA4/IRQ2/TXD1
63	PA5	PA5/A5/IRQ3/SCK1	PA5	PA5/IRQ3/SCK1
62	PA6	PA6/RD/UBCTRG ^{*/} /TCLKA/POE4	PA6	PA6/UBCTRG ^{*/} /TCLKA/POE4
61	PA7	PA7/TCLKB/POE5/SCK2	PA7	PA7/TCLKB/POE5/SCK2
60	PA8	PA8/WRL/TCLKC/POE6/RXD2	PA8	PA8/TCLKC/POE6/RXD2
58	PA9	PA9/WAIT/TCLKD/POE8/TXD2	PA9	PA9/TCLKD/POE8/TXD2
56	PA10	PA10/A6/RXD0	PA10	PA10/RXD0
55	PA11	PA11/A7/TXD0/ADTRG	PA11	PA11/TXD0/ADTRG
54	PA12	PA12/A8/SCK0/SCS	PA12	PA12/SCK0/SCS
53	PA13	PA13/A9/SCK1/SSCK	PA13	PA13/SCK1/SSCK
52	PA14	PA14/A10/RXD1/SSI	PA14	PA14/RXD1/SSI
51	CK	PA15/CK/TXD1/SSO	PA15	PA15/TXD1/SSO

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ピン番号	端子名			
	内蔵 ROM 有効 (MCU モード 2)		シングルチップモード (MCU モード 3)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能	初期機能	PFC で設定可能な機能
49	PB0	PB0/ $\overline{\text{BACK}}$ /TIC5WS	PB0	PB0/TIC5WS
47	PB1	PB1/ $\overline{\text{BREQ}}$ /TIC5W	PB1	PB1/TIC5W
46	PB2	PB2/A16/IRQ0/ $\overline{\text{POE0}}$ /TIC5VS/SCL	PB2	PB2/IRQ0/ $\overline{\text{POE0}}$ /TIC5VS/SCL
45	PB3	PB3/A17/IRQ1/ $\overline{\text{POE1}}$ /TIC5V/SDA	PB3	PB3/IRQ1/ $\overline{\text{POE1}}$ /TIC5V/SDA
44	PB4	PB4/A18/IRQ2/ $\overline{\text{POE4}}$ /TIC5US	PB4	PB4/IRQ2/ $\overline{\text{POE4}}$ /TIC5US
43	PB5	PB5/A19/IRQ3/ $\overline{\text{POE5}}$ /TIC5U	PB5	PB5/IRQ3/ $\overline{\text{POE5}}$ /TIC5U
42	PB6	PB6/ $\overline{\text{WAIT}}$ /CTx0	PB6	PB6/CTx0
41	PB7	PB7/ $\overline{\text{CS1}}$ /CRx0	PB7	PB7/CRx0
40	PD0	PD0/D0/RXD0	PD0	PD0/RXD0
38	PD1	PD1/D1/TXD0	PD1	PD1/TXD0
37	PD2	PD2/D2/SCK0	PD2	PD2/SCK0
35	PD3	PD3/D3/RXD1	PD3	PD3/RXD1
34	PD4	PD4/D4/TXD1	PD4	PD4/TXD1
33	PD5	PD5/D5/SCK1	PD5	PD5/SCK1
32	PD6	PD6/D6/RXD2	PD6	PD6/RXD2
31	PD7	PD7/D7/TXD2/ $\overline{\text{CS5}}$	PD7	PD7/TXD2/ $\overline{\text{CS5}}$
30	PD8	PD8/SCK2/SSCK	PD8	PD8/SCK2/SSCK
29	PD9	PD9/SSI	PD9	PD9/SSI
28	PD10	PD10/SSO	PD10	PD10/SSO
27	PE0	PE0/TIOC0A	PE0	PE0/TIOC0A
26	PE1	PE1/TIOC0B/RXD0	PE1	PE1/TIOC0B/RXD0
25	PE2	PE2/TIOC0C/TXD0	PE2	PE2/TIOC0C/TXD0
24	PE3	PE3/TIOC0D/SCK0	PE3	PE3/TIOC0D/SCK0
23	PE4	PE4/A11/TIOC1A/RXD1	PE4	PE4/TIOC1A/RXD1
22	PE5	PE5/A12/TIOC1B/TXD1	PE5	PE5/TIOC1B/TXD1
21	PE6	PE6/A13/TIOC2A/SCK1	PE6	PE6/TIOC2A/SCK1
20	PE7	PE7/A14/TIOC2B	PE7	PE7/TIOC2B
19	PE8	PE8/A15/TIOC3A	PE8	PE8/TIOC3A
17	PE9	PE9/TIOC3B	PE9	PE9/TIOC3B
18	PE10	PE10/ $\overline{\text{CS0}}$ /TIOC3C	PE10	PE10/TIOC3C
15	PE11	PE11/TIOC3D	PE11	PE11/TIOC3D
13	PE12	PE12/TIOC4A	PE12	PE12/TIOC4A
12	PE13	PE13/TIOC4B/MRES	PE13	PE13/TIOC4B/MRES
10	PE14	PE14/TIOC4C	PE14	PE14/TIOC4C
9	PE15	PE15/TIOC4D/IRQOUT	PE15	PE15/TIOC4D/IRQOUT

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ピン番号	端子名			
	内蔵 ROM 有効 (MCU モード 2)		シングルチップモード (MCU モード 3)	
	初期機能	PFC で設定可能な機能	初期機能	PFC で設定可能な機能
8	PE16/ (ASEBRKAK /ASEBRK* ¹)	PE16/WAIT/TIOC3BS	PE16/ (ASEBRKAK /ASEBRK* ¹)	PE16/TIOC3BS
7	PE17/ (TCK* ¹)	PE17/CS0/TIOC3DS	PE17/ (TCK* ¹)	PE17/TIOC3DS
6	PE18/ (TDI* ¹)	PE18/CS1/TIOC4AS	PE18/ (TDI* ¹)	PE18/TIOC4AS
5	PE19/ (TDO* ¹)	PE19/RD/TIOC4BS	PE19/ (TDO* ¹)	PE19/TIOC4BS
4	PE20/ (TMS* ¹)	PE20/TIOC4CS	PE20/ (TMS* ¹)	PE20/TIOC4CS
2	PE21/ (TRST* ¹)	PE21/WRL/TIOC4DS	PE21/ (TRST* ¹)	PE21/TIOC4DS
97	PF0/AN0	PF0/AN0	PF0/AN0	PF0/AN0
96	PF1/AN1	PF1/AN1	PF1/AN1	PF1/AN1
95	PF2/AN2	PF2/AN2	PF2/AN2	PF2/AN2
94	PF3/AN3	PF3/AN3	PF3/AN3	PF3/AN3
92	PF4/AN4	PF4/AN4	PF4/AN4	PF4/AN4
91	PF5/AN5	PF5/AN5	PF5/AN5	PF5/AN5
90	PF6/AN6	PF6/AN6	PF6/AN6	PF6/AN6
89	PF7/AN7	PF7/AN7	PF7/AN7	PF7/AN7
87	PF8/AN8	PF8/AN8	PF8/AN8	PF8/AN8
86	PF9/AN9	PF9/AN9	PF9/AN9	PF9/AN9
85	PF10/AN10	PF10/AN10	PF10/AN10	PF10/AN10
84	PF11/AN11	PF11/AN11	PF11/AN11	PF11/AN11
83	PF12/AN12	PF12/AN12	PF12/AN12	PF12/AN12
82	PF13/AN13	PF13/AN13	PF13/AN13	PF13/AN13
81	PF14/AN14	PF14/AN14	PF14/AN14	PF14/AN14
80	PF15/AN15	PF15/AN15	PF15/AN15	PF15/AN15

【注】 *1 E10A 使用時 (ASEMD0=L 時)、TMS、TRST、TDI、TDO、TCK、ASEBRKAK/ASEBRK に固定されます。

*2 SH7137 のみ有効です。

20.1 レジスタの説明

PFC には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 20.13 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ポート A・IO レジスタ L	PAIORL	R/W	H'0000	H'FFFFD106	8、16
ポート A コントロールレジスタ L4	PACRL4	R/W	H'0000*	H'FFFFD110	8、16、32
ポート A コントロールレジスタ L3	PACRL3	R/W	H'0000*	H'FFFFD112	8、16
ポート A コントロールレジスタ L2	PACRL2	R/W	H'0000*	H'FFFFD114	8、16、32
ポート A コントロールレジスタ L1	PACRL1	R/W	H'0000*	H'FFFFD116	8、16
ポート B・IO レジスタ L	PBIORL	R/W	H'0000	H'FFFFD186	8、16
ポート B コントロールレジスタ L2	PBCRL2	R/W	H'0000	H'FFFFD194	8、16、32
ポート B コントロールレジスタ L1	PBCRL1	R/W	H'0000*	H'FFFFD196	8、16
ポート D・IO レジスタ L	PDIORL	R/W	H'0000	H'FFFFD286	8、16
ポート D コントロールレジスタ L3	PDCRL3	R/W	H'0000	H'FFFFD292	8、16
ポート D コントロールレジスタ L2	PDCRL2	R/W	H'0000*	H'FFFFD294	8、16、32
ポート D コントロールレジスタ L1	PDCRL1	R/W	H'0000*	H'FFFFD296	8、16
ポート E・IO レジスタ H	PEIORH	R/W	H'0000	H'FFFFD304	8、16、32
ポート E・IO レジスタ L	PEIORL	R/W	H'0000	H'FFFFD306	8、16
ポート E コントロールレジスタ H2	PECRH2	R/W	H'0000	H'FFFFD30C	8、16、32
ポート E コントロールレジスタ H1	PECRH1	R/W	H'0000	H'FFFFD30E	8、16
ポート E コントロールレジスタ L4	PECRL4	R/W	H'0000	H'FFFFD310	8、16、32
ポート E コントロールレジスタ L3	PECRL3	R/W	H'0000*	H'FFFFD312	8、16
ポート E コントロールレジスタ L2	PECRL2	R/W	H'0000*	H'FFFFD314	8、16、32
ポート E コントロールレジスタ L1	PECRL1	R/W	H'0000	H'FFFFD316	8、16
IRQOUT 機能コントロールレジスタ	IFCR	R/W	H'0000	H'FFFFD322	8、16

【注】 * SH7132/SH7137 の場合、内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時は初期値が異なります。詳細については、本章中の各レジスタの説明を参照してください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

20.1.1 ポート A・IO レジスタ L (PAIORL)

PAIORL は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート A にある端子の入出力方向を選びます。PA15IOR~PA0IOR ビットが、それぞれ PA15~PA0 端子 (端子名からポート以外のマルチプレクス端子名を省略) に対応しています。PAIORL はポート A の端子機能が汎用入出力 (PA15~PA0) の場合に有効でそれ以外の場合は無効です。

PAIORL のビットを 1 にすると、対応する端子は出力になり、0 にすると入力になります。

PAIORL の初期値は H'0000 です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PA15 IOR	PA14 IOR	PA13 IOR	PA12 IOR	PA11 IOR	PA10 IOR	PA9 IOR	PA8 IOR	PA7 IOR	PA6 IOR	PA5 IOR	PA4 IOR	PA3 IOR	PA2 IOR	PA1 IOR	PA0 IOR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

20.1.2 ポート A コントロールレジスタ L1~L4 (PACRL1~PACRL4)

PACRL1~PACRL4 は、それぞれ 16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、ポート A にあるマルチプレクス端子の機能を選びます。

(1) SH7131/SH7136 の場合

- ポートAコントロールレジスタL4 (PACRL4)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA15 MD2	PA15 MD1	PA15 MD0	-	PA14 MD2	PA14 MD1	PA14 MD0	-	PA13 MD2	PA13 MD1	PA13 MD0	-	PA12 MD2	PA12 MD1	PA12 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
14	PA15MD2	0	R/W	PA15 モードビット PA15/TXD1/SSO 端子の機能を選びます。 000 : PA15 入出力 (ポート) 101 : SSO 入出力 (SSU) 110 : TXD1 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
13	PA15MD1	0	R/W	
12	PA15MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
10	PA14MD2	0	R/W	PA14 モードビット PA14/RXD1/SSI 端子の機能を選びます。 000 : PA14 入出力 (ポート) 101 : SSI 入出力 (SSU) 110 : RXD1 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PA14MD1	0	R/W	
8	PA14MD0	0	R/W	
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PA13MD2	0	R/W	PA13 モードビット PA13/SCK1/SSCK 端子の機能を選びます。 000 : PA13 入出力 (ポート) 101 : SSCK 入出力 (SSU) 110 : SCK1 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
5	PA13MD1	0	R/W	
4	PA13MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PA12MD2	0	R/W	PA12 モードビット PA12/SCK0/SCS 端子の機能を選びます。 000 : PA12 入出力 (ポート) 101 : $\overline{\text{SCS}}$ 入出力 (SSU) 110 : SCK0 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
1	PA12MD1	0	R/W	
0	PA12MD0	0	R/W	

● ポートAコントロールレジスタL3 (PACRL3)

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA11 MD2	PA11 MD1	PA11 MD0	-	PA10 MD2	PA10 MD1	PA10 MD0	-	PA9 MD2	PA9 MD1	PA9 MD0	-	PA8 MD2	PA8 MD1	PA8 MD0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PA11MD2	0	R/W	PA11 モードビット PA11/TXD0/ADTRG 端子の機能を選びます。 000 : PA11 入出力 (ポート) 010 : ADTRG 入力 (A/D) 110 : TXD0 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
13	PA11MD1	0	R/W	
12	PA11MD0	0	R/W	

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PA10MD2	0	R/W	PA10 モードビット PA10/RXD0 端子の機能を選びます。 000 : PA10 入出力 (ポート) 110 : RXD0 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PA10MD1	0	R/W	
8	PA10MD0	0	R/W	
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PA9MD2	0	R/W	PA9 モードビット PA9/TCLKD/TXD2 端子の機能を選びます。 000 : PA9 入出力 (ポート) 001 : TCLKD 入力 (MTU2) 110 : TXD2 出力 (SCI) 111 : POE8 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
5	PA9MD1	0	R/W	
4	PA9MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PA8MD2	0	R/W	PA8 モードビット PA8/TCLKC/POE6/RXD2 端子の機能を選びます。 000 : PA8 入出力 (ポート) 001 : TCLKC 入力 (MTU2) 110 : RXD2 入力 (SCI) 111 : POE6 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
1	PA8MD1	0	R/W	
0	PA8MD0	0	R/W	

• ポートAコントロールレジスタL2 (PACRL2)

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA7 MD2	PA7 MD1	PA7 MD0	-	PA6 MD2	PA6 MD1	PA6 MD0	-	PA5 MD2	PA5 MD1	PA5 MD0	-	PA4 MD2	PA4 MD1	PA4 MD0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
14	PA7MD2	0	R/W	PA7 モードビット PA7/TCLKB/POE5/SCK2 端子の機能を選びます。 000 : PA7 入出力 (ポート) 001 : TCLKB 入力 (MTU2) 110 : SCK2 入出力 (SCI) 111 : POE5 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
13	PA7MD1	0	R/W	
12	PA7MD0	0	R/W	
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PA6MD2	0	R/W	PA6 モードビット PA6/UBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。 000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 101 : UBCTRG 出力 (UBC) * 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
9	PA6MD1	0	R/W	
8	PA6MD0	0	R/W	
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	PA5MD2	0	R/W	PA5 モードビット PA5/IRQ3/SCK1 端子の機能を選びます。 000 : PA5 入出力 (ポート) 001 : SCK1 入出力 (SCI) 111 : IRQ3 入力 (INTC) 上記以外 : 設定禁止
5	PA5MD1	0	R/W	
4	PA5MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	PA4MD2	0	R/W	PA4 モードビット PA4/IRQ2/TXD1 端子の機能を選びます。 000 : PA4 入出力 (ポート) 001 : TXD1 出力 (SCI) 111 : IRQ2 入力 (INTC) 上記以外 : 設定禁止
1	PA4MD1	0	R/W	
0	PA4MD0	0	R/W	

【注】 * SH7136 のみ有効な機能です。SH7131 では設定しないでください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

• ポートAコントロールレジスタL1 (PACRL1)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA3 MD2	PA3 MD1	PA3 MD0	-	PA2 MD2	PA2 MD1	PA2 MD0	-	PA1 MD2	PA1 MD1	PA1 MD0	-	PA0 MD2	PA0 MD1	PA0 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PA3MD2	0	R/W	PA3モードビット PA3/IRQ1/RXD1端子の機能を選びます。 000: PA3入出力 (ポート) 001: RXD1入力 (SCI) 111: IRQ1入力 (INTC) 上記以外: 設定禁止
13	PA3MD1	0	R/W	
12	PA3MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PA2MD2	0	R/W	PA2モードビット PA2/IRQ0/ $\overline{POE2}$ /SCK0端子の機能を選びます。 000: PA2入出力 (ポート) 001: SCK0入出力 (SCI) 011: IRQ0入力 (INTC) 111: $\overline{POE2}$ 入力 (POE) 上記以外: 設定禁止
9	PA2MD1	0	R/W	
8	PA2MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PA1MD2	0	R/W	PA1モードビット PA1/ $\overline{POE1}$ /TXD0端子の機能を選びます。 000: PA1入出力 (ポート) 001: TXD0出力 (SCI) 111: $\overline{POE1}$ 入力 (POE) 上記以外: 設定禁止
5	PA1MD1	0	R/W	
4	PA1MD0	0	R/W	
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PA0MD2	0	R/W	PA0モードビット PA0/ $\overline{POE0}$ /RXD0端子の機能を選びます。 000: PA0入出力 (ポート) 001: RXD0入力 (SCI) 111: $\overline{POE0}$ 入力 (POE) 上記以外: 設定禁止
1	PA0MD1	0	R/W	
0	PA0MD0	0	R/W	

(2) SH7132/SH7137 の場合

• ポートAコントロールレジスタL4 (PACRL4)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA15 MD2	PA15 MD1	PA15 MD0	-	PA14 MD2	PA14 MD1	PA14 MD0	-	PA13 MD2	PA13 MD1	PA13 MD0	-	PA12 MD2	PA12 MD1	PA12 MD0
初期値:	0	0	0	0*1	0	0*2	0	0	0	0*2	0	0	0	0*2	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

【注】*1 内蔵ROM有効/無効外部拡張モード時、初期値は1になります。
 *2 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PA15MD2	0	R/W	PA15 モードビット PA15/CK/TXD1/SSO 端子の機能を選びます。 000 : PA15 入出力 (ポート) 001 : CK 出力 (CPG) *3 101 : SSO 入出力 (SSU) 110 : TXD1 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
13	PA15MD1	0	R/W	
12	PA15MD0	0*1	R/W	
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PA14MD2	0*2	R/W	PA14 モードビット PA14/A10/RXD1/SSI 端子の機能を選びます。 000 : PA14 入出力 (ポート) 100 : A10 出力 (BSC) *3 101 : SSI 入出力 (SSU) 110 : RXD1 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PA14MD1	0	R/W	
8	PA14MD0	0	R/W	
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PA13MD2	0*2	R/W	PA13 モードビット PA13/A9/SCK1/SSCK 端子の機能を選びます。 000 : PA13 入出力 (ポート) 100 : A9 出力 (BSC) *3 101 : SSCK 入出力 (SSU) 110 : SCK1 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
5	PA13MD1	0	R/W	
4	PA13MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	PA12MD2	0* ²	R/W	PA12 モードビット PA12/A8/SCK0/ $\overline{\text{SCS}}$ 端子の機能を選びます。 000 : PA12 入出力 (ポート) 100 : A8 出力 (BSC) * ³ 101 : $\overline{\text{SCS}}$ 入出力 (SSU) 110 : SCK0 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
1	PA12MD1	0	R/W	
0	PA12MD0	0	R/W	

【注】 *1 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*2 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*3 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

● ポートAコントロールレジスタL3 (PACRL3)

ビット	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA11 MD2	PA11 MD1	PA11 MD0	-	PA10 MD2	PA10 MD1	PA10 MD0	-	PA9 MD2	PA9 MD1	PA9 MD0	-	PA8 MD2	PA8 MD1	PA8 MD0
初期値 :	0	0* ¹	0	0	0	0* ¹	0	0	0	0	0	0	0	0* ¹	0	0
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

【注】 *1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
14	PA11MD2	0* ¹	R/W	PA11 モードビット PA11/A7/TXD0/ $\overline{\text{ADTRG}}$ 端子の機能を選びます。 000 : PA11 入出力 (ポート) 010 : $\overline{\text{ADTRG}}$ 入力 (A/D) 100 : A7 出力 (BSC) * ² 110 : TXD0 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
13	PA11MD1	0	R/W	
12	PA11MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PA10MD2	0* ¹	R/W	PA10 モードビット PA10/A6/RXD0 端子の機能を選びます。 000 : PA10 入出力 (ポート) 100 : A6 出力 (BSC) * ² 110 : RXD0 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PA10MD1	0	R/W	
8	PA10MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
6	PA9MD2	0	R/W	PA9 モードビット PA9/ $\overline{\text{WAIT}}$ /TCLKD/TXD2 端子の機能を選びます。 000 : PA9 入出力 (ポート) 001 : TCLKD 入力 (MTU2) 100 : $\overline{\text{WAIT}}$ 入力 (BSC) * ² 110 : TXD2 出力 (SCI) 111 : $\overline{\text{POE8}}$ 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
5	PA9MD1	0	R/W	
4	PA9MD0	0	R/W	
3	—	0	R	
2	PA8MD2	0* ¹	R/W	PA8 モードビット PA8/ $\overline{\text{WRL}}$ /TCLKC/ $\overline{\text{POE6}}$ /RXD2 端子の機能を選びます。 000 : PA8 入出力 (ポート) 001 : TCLKC 入力 (MTU2) 100 : $\overline{\text{WRL}}$ 出力 (BSC) * ² 110 : RXD2 入力 (SCI) 111 : $\overline{\text{POE6}}$ 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
1	PA8MD1	0	R/W	
0	PA8MD0	0	R/W	

【注】 *1 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*2 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

● ポートAコントロールレジスタL2 (PACRL2)

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA7 MD2	PA7 MD1	PA7 MD0	-	PA6 MD2	PA6 MD1	PA6 MD0	-	PA5 MD2	PA5 MD1	PA5 MD0	-	PA4 MD2	PA4 MD1	PA4 MD0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0* ¹	0* ¹	0	0* ¹	0	0	0	0* ¹	0	0
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

【注】 *1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
14	PA7MD2	0	R/W	PA7 モードビット PA7/TCLKB/POE5/SCK2 端子の機能を選びます。 000 : PA7 入出力 (ポート) 001 : TCLKB 入力 (MTU2) 110 : SCK2 入出力 (SCI) 111 : POE5 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
13	PA7MD1	0	R/W	
12	PA7MD0	0	R/W	
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PA6MD2	0	R/W	PA6 モードビット PA6/RD/UBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。 000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 011 : RD 出力 (BSC) * ² 101 : UBCTRG 出力 (UBC) * ³ 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
9	PA6MD1	0* ¹	R/W	
8	PA6MD0	0* ¹	R/W	
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	PA5MD2	0* ¹	R/W	PA5 モードビット PA5/A5/IRQ3/SCK1 端子の機能を選びます。 000 : PA5 入出力 (ポート) 001 : SCK1 入出力 (SCI) 100 : A5 出力 (BSC) * ² 111 : IRQ3 入力 (INTC) 上記以外 : 設定禁止
5	PA5MD1	0	R/W	
4	PA5MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	PA4MD2	0* ¹	R/W	PA4 モードビット PA4/A4/IRQ2/TXD1 端子の機能を選びます。 000 : PA4 入出力 (ポート) 001 : TXD1 出力 (SCI) 100 : A4 出力 (BSC) * ² 111 : IRQ2 入力 (INTC) 上記以外 : 設定禁止
1	PA4MD1	0	R/W	
0	PA4MD0	0	R/W	

【注】 *1 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*2 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

*3 SH7137 のみ有効な機能です。SH7132 では設定しないでください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

• ポートAコントロールレジスタL1 (PACRL1)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PA3 MD2	PA3 MD1	PA3 MD0	-	PA2 MD2	PA2 MD1	PA2 MD0	-	PA1 MD2	PA1 MD1	PA1 MD0	-	PA0 MD2	PA0 MD1	PA0 MD0
初期値:	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

【注】*1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PA3MD2	0*1	R/W	PA3 モードビット PA3/A3/IRQ1/RXD1 端子の機能を選びます。 000 : PA3 入出力 (ポート) 001 : RXD1 入力 (SCI) 100 : A3 出力 (BSC) *2 111 : IRQ1 入力 (INTC) 上記以外 : 設定禁止
13	PA3MD1	0	R/W	
12	PA3MD0	0	R/W	
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PA2MD2	0*1	R/W	PA2 モードビット PA2/A2/IRQ0/POE2/SCK0 端子の機能を選びます。 000 : PA2 入出力 (ポート) 001 : SCK0 入出力 (SCI) 011 : IRQ0 入力 (INTC) 100 : A2 出力 (BSC) *2 111 : POE2 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
9	PA2MD1	0	R/W	
8	PA2MD0	0	R/W	
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PA1MD2	0*1	R/W	PA1 モードビット PA1/A1/POE1/TXD0 端子の機能を選びます。 000 : PA1 入出力 (ポート) 001 : TXD0 出力 (SCI) 100 : A1 出力 (BSC) *2 111 : POE1 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
5	PA1MD1	0	R/W	
4	PA1MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	PA0MD2	0 ^{*1}	R/W	PA0 モードビット
1	PA0MD1	0	R/W	PA0/A0/POE0/RXD0 端子の機能を選びます。
0	PA0MD0	0	R/W	000 : PA0 入出力 (ポート) 001 : RXD0 入力 (SCI) 100 : A0 出力 (BSC) ^{*2} 111 : POE0 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止

【注】 *1 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*2 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

20.1.3 ポート B・IO レジスタ L (PBIORL)

PBIORL は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート B にある端子の入出力方向を選びます。PB7IOR~PB0IOR ビットが、それぞれ PB7 端子~PB0 端子 (端子名からポート以外のマルチプレクス端子名を省略) に対応しています。PBIORL はポート B の端子機能が汎用入出力 (PB7~PB0) の場合に有効で、それ以外の場合は無効です。

PBIORL のビットを 1 にすると、対応する端子は出力になり、0 にすると入力になります。

ただし、SH7131/SH7136 では PBIORL のビット 1、0 は無効となります。

PBIORL のビット 15~8 はリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 としてください。

PBIORL の初期値は H'0000 です。

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	PB7 IOR	PB6 IOR	PB5 IOR	PB4 IOR	PB3 IOR	PB2 IOR	PB1 IOR	PB0 IOR
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W							

20.1.4 ポート B コントロールレジスタ L1、L2 (PBCRL1、PBCRL2)

PBCRL1、PBCRL2 は、それぞれ 16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、ポート B にあるマルチプレクス端子の機能を選びます。

(1) SH7131/SH7136 の場合

• ポートBコントロールレジスタL2 (PBCRL2)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PB7 MD2	PB7 MD1	PB7 MD0	-	PB6 MD2	PB6 MD1	PB6 MD0	-	PB5 MD2	PB5 MD1	PB5 MD0	-	PB4 MD2	PB4 MD1	PB4 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
14	PB7MD2	0	R/W	PB7 モードビット PB7/CRx0 端子の機能を選びます。 000 : PB7 入出力 (ポート) 110 : CRx0 入力 (RCAN-ET) 上記以外 : 設定禁止
13	PB7MD1	0	R/W	
12	PB7MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PB6MD2	0	R/W	PB6 モードビット PB6/CTx0 端子の機能を選びます。 000 : PB6 入出力 (ポート) 110 : CTx0 出力 (RCAN-ET) 上記以外 : 設定禁止
9	PB6MD1	0	R/W	
8	PB6MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	PB5MD2	0	R/W	PB5 モードビット PB5/IRQ3/POE5/TIC5U 端子の機能を選びます。 000 : PB5 入出力 (ポート) 001 : IRQ3 入力 (INTC) 011 : TIC5U 入力 (MTU2) 111 : POE5 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
5	PB5MD1	0	R/W	
4	PB5MD0	0	R/W	
3	-	0	R	

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	PB4MD2	0	R/W	PB4 モードビット PB4/IRQ2/ $\overline{POE4}$ /TIC5US 端子の機能を選びます。 000 : PB4 入出力 (ポート) 001 : IRQ2 入力 (INTC) 011 : TIC5US 入力 (MTU2S) 111 : $\overline{POE4}$ 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
1	PB4MD1	0	R/W	
0	PB4MD0	0	R/W	

• ポートBコントロールレジスタL1 (PBCRL1)

ビット : 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0

-	PB3 MD2	PB3 MD1	PB3 MD0	-	PB2 MD2	PB2 MD1	PB2 MD0	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PB3MD2	0	R/W	PB3 モードビット PB3/IRQ1/ $\overline{POE1}$ /TIC5V/SDA 端子の機能を選びます。 000 : PB3 入出力 (ポート) 001 : IRQ1 入力 (INTC) 010 : $\overline{POE1}$ 入力 (POE) 011 : TIC5V 入力 (MTU2) 100 : SDA 入出力 (IIC2) 上記以外 : 設定禁止
13	PB3MD1	0	R/W	
12	PB3MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PB2MD2	0	R/W	PB2 モードビット PB2/IRQ0/ $\overline{POE0}$ /TIC5VS/SCL 端子の機能を選びます。 000 : PB2 入出力 (ポート) 001 : IRQ0 入力 (INTC) 010 : $\overline{POE0}$ 入力 (POE) 011 : TIC5VS 入力 (MTU2S) 100 : SCL 入出力 (IIC2) 上記以外 : 設定禁止
9	PB2MD1	0	R/W	
8	PB2MD0	0	R/W	
7~0	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

(2) SH7132/SH7137 の場合

• ポートBコントロールレジスタL2 (PBCRL2)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PB7 MD2	PB7 MD1	PB7 MD0	-	PB6 MD2	PB6 MD1	PB6 MD0	-	PB5 MD2	PB5 MD1	PB5 MD0	-	PB4 MD2	PB4 MD1	PB4 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PB7MD2	0	R/W	PB7モードビット PB7/CS1/CRx0端子の機能を選びます。 000: PB7入出力(ポート) 101: CS1出力(BSC)* 110: CRx0入力(RCAN-ET) 上記以外: 設定禁止
13	PB7MD1	0	R/W	
12	PB7MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PB6MD2	0	R/W	PB6モードビット PB6/WAIT/CTx0端子の機能を選びます。 000: PB6入出力(ポート) 101: WAIT入力(BSC)* 110: CTx0出力(RCAN-ET) 上記以外: 設定禁止
9	PB6MD1	0	R/W	
8	PB6MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PB5MD2	0	R/W	PB5モードビット PB5/A19/IRQ3/POE5/TIC5U端子の機能を選びます。 000: PB5入出力(ポート) 001: IRQ3入力(INTC) 011: TIC5U入力(MTU2) 101: A19出力(BSC)* 111: POE5入力(POE) 上記以外: 設定禁止
5	PB5MD1	0	R/W	
4	PB5MD0	0	R/W	
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	PB4MD2	0	R/W	PB4 モードビット PB4/A18/IRQ2/POE4/TIC5US 端子の機能を選びます。 000 : PB4 入出力 (ポート) 001 : IRQ2 入力 (INTC) 011 : TIC5US 入力 (MTU2S) 101 : A18 出力 (BSC) * 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止
1	PB4MD1	0	R/W	
0	PB4MD0	0	R/W	

【注】 * 内蔵ROM有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

• ポートBコントロールレジスタL1 (PBCRL1)

ビット: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0

	-	PB3 MD2	PB3 MD1	PB3 MD0	-	PB2 MD2	PB2 MD1	PB2 MD0	-	PB1 MD2	PB1 MD1	PB1 MD0	-	PB0 MD2	PB0 MD1	PB0 MD0
初期値:	0	0*1	0	0*1	0	0*1	0	0*1	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W												

【注】 *1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PB3MD2	0*1	R/W	PB3 モードビット PB3/A17/IRQ1/POE1/TIC5V/SDA 端子の機能を選びます。 000 : PB3 入出力 (ポート) 001 : IRQ1 入力 (INTC) 010 : POE1 入力 (POE) 011 : TIC5V 入力 (MTU2) 100 : SDA 入出力 (IIC2) 101 : A17 出力 (BSC) *2 上記以外 : 設定禁止
13	PB3MD1	0	R/W	
12	PB3MD0	0*1	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
10	PB2MD2	0* ¹	R/W	PB2 モードビット PB2/A16/IRQ0/POE0/TIC5VS/SCL 端子の機能を選びます。 000 : PB2 入出力 (ポート) 001 : IRQ0 入力 (INTC) 010 : $\overline{\text{POE0}}$ 入力 (POE) 011 : TIC5VS 入力 (MTU2S) 100 : SCL 入出力 (IIC2) 101 : A16 出力 (BSC) * ² 上記以外 : 設定禁止
9	PB2MD1	0	R/W	
8	PB2MD0	0* ¹	R/W	
7	—	0	R	
6	PB1MD2	0	R/W	PB1 モードビット PB1/ $\overline{\text{BREQ}}$ /TIC5W 端子の機能を選びます。 000 : PB1 入出力 (ポート) 011 : TIC5W 入力 (MTU2) 101 : $\overline{\text{BREQ}}$ 入力 (BSC) * ² 上記以外 : 設定禁止
5	PB1MD1	0	R/W	
4	PB1MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	PB0MD2	0	R/W	PB0 モードビット PB0/ $\overline{\text{BACK}}$ /TIC5WS 端子の機能を選びます。 000 : PB0 入出力 (ポート) 011 : TIC5WS 入力 (MTU2S) 101 : $\overline{\text{BACK}}$ 出力 (BSC) * ² 上記以外 : 設定禁止
1	PB0MD1	0	R/W	
0	PB0MD0	0	R/W	

【注】 *1 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*2 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

20.1.5 ポート D・IO レジスタ L (PDIORL) (SH7132/SH7137 のみ)

PDIORL は、読み出し／書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート D にある端子の入出力方向を選びます。PD10IOR～PD0IOR ビットが、それぞれ PD10～PD0 端子（端子名からポート以外のマルチプレクス端子名を省略）に対応しています。PDIORL は、ポート D の端子機能が汎用入出力（PD10～PD0）の場合に有効でそれ以外の場合は無効です。

PDIORL のビットを 1 にすると、対応する端子は出力になり、0 にすると入力になります。

ただし、SH7131/SH7136 では PDIORL は無効となります。

PDIORL のビット 15～11 はリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

PDIORL の初期値は H'0000 です。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	PD10 IOR	PD9 IOR	PD8 IOR	PD7 IOR	PD6 IOR	PD5 IOR	PD4 IOR	PD3 IOR	PD2 IOR	PD1 IOR	PD0 IOR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

20.1.6 ポート D コントロールレジスタ L1～L3 (PDCRL1～PDCRL3) (SH7132/SH7137 のみ)

PDCRL1～PDCRL3 は、それぞれ 16 ビットの読み出し／書き込み可能なレジスタで、ポート D にあるマルチプレクス端子の機能を選びます。ただし、SH7131/SH7136 では PDCRL1～PDCRL3 は無効となります。

• ポート D コントロールレジスタ L3 (PDCRL3)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	PD10 MD2	PD10 MD1	PD10 MD0	-	PD9 MD2	PD9 MD1	PD9 MD0	-	PD8 MD2	PD8 MD1	PD8 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15～11	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PD10MD2	0	R/W	PD10 モードビット
9	PD10MD1	0	R/W	PD10/SSO 端子の機能を選びます。
8	PD10MD0	0	R/W	000: PD10 入出力 (ポート) 101: SSO 入出力 (SSU) 上記以外: 設定禁止
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
6	PD9MD2	0	R/W	PD9 モードビット PD9/SSI 端子の機能を選びます。 000 : PD9 入出力 (ポート) 101 : SSI 入出力 (SSU) 上記以外 : 設定禁止
5	PD9MD1	0	R/W	
4	PD9MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	PD8MD2	0	R/W	PD8 モードビット PD8/SCK2/SSCK 端子の機能を選びます。 000 : PD8 入出力 (ポート) 101 : SSCK 入出力 (SSU) 110 : SCK2 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
1	PD8MD1	0	R/W	
0	PD8MD0	0	R/W	

● ポートDコントロールレジスタL2 (PDCRL2)

ビット	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PD7 MD2	PD7 MD1	PD7 MD0	-	PD6 MD2	PD6 MD1	PD6 MD0	-	PD5 MD2	PD5 MD1	PD5 MD0	-	PD4 MD2	PD4 MD1	PD4 MD0
初期値 :	0	0	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0	0	0*1
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

【注】 *1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
14	PD7MD2	0	R/W	PD7 モードビット PD7/D7/ $\overline{\text{SCS}}$ /TXD2 端子の機能を選びます。 000 : PD7 入出力 (ポート) 001 : D7 入出力 (BSC) *2 101 : $\overline{\text{SCS}}$ 入出力 (SSU) 110 : TXD2 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
13	PD7MD1	0	R/W	
12	PD7MD0	0*1	R/W	
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PD6MD2	0	R/W	PD6 モードビット PD6/D6/RXD2 端子の機能を選びます。 000 : PD6 入出力 (ポート) 001 : D6 入出力 (BSC) *2 110 : RXD2 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PD6MD1	0	R/W	
8	PD6MD0	0*1	R/W	

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PD5MD2	0	R/W	PD5 モードビット PD5/D5/SCK1 端子の機能を選びます。 000 : PD5 入出力 (ポート) 001 : D5 入出力 (BSC) * ² 110 : SCK1 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
5	PD5MD1	0	R/W	
4	PD5MD0	0* ¹	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PD4MD2	0	R/W	PD4 モードビット PD4/D4/TXD1 端子の機能を選びます。 000 : PD4 入出力 (ポート) 001 : D4 入出力 (BSC) * ² 110 : TXD1 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
1	PD4MD1	0	R/W	
0	PD4MD0	0* ¹	R/W	

【注】 *1 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

*2 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

● ポートDコントロールレジスタL1 (PDCRL1)

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PD3 MD2	PD3 MD1	PD3 MD0	-	PD2 MD2	PD2 MD1	PD2 MD0	-	PD1 MD2	PD1 MD1	PD1 MD0	-	PD0 MD2	PD0 MD1	PD0 MD0
初期値 :	0	0	0	0* ¹	0	0	0	0* ¹	0	0	0	0* ¹	0	0	0	0* ¹
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

【注】 *1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PD3MD2	0	R/W	PD3 モードビット PD3/D3/RXD1 端子の機能を選びます。 000 : PD3 入出力 (ポート) 001 : D3 入出力 (BSC) * ² 110 : RXD1 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
13	PD3MD1	0	R/W	
12	PD3MD0	0* ¹	R/W	
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
10	PD2MD2	0	R/W	PD2 モードビット PD2/D2/SCK0 端子の機能を選びます。 000 : PD2 入出力 (ポート) 001 : D2 入出力 (BSC) * ² 110 : SCK0 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PD2MD1	0	R/W	
8	PD2MD0	0* ¹	R/W	
7	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
6	PD1MD2	0	R/W	PD1 モードビット PD1/D1/TXD0 端子の機能を選びます。 000 : PD1 入出力 (ポート) 001 : D1 入出力 (BSC) * ² 110 : TXD0 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
5	PD1MD1	0	R/W	
4	PD1MD0	0* ¹	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2	PD0MD2	0	R/W	PD0 モードビット PD0/D0/RXD0 端子の機能を選びます。 000 : PD0 入出力 (ポート) 001 : D0 入出力 (BSC) * ² 110 : RXD0 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
1	PD0MD1	0	R/W	
0	PD0MD0	0* ¹	R/W	

【注】 *1 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*2 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

20.1.7 ポート E・IO レジスタ L、H (PEIORL、PEIORH)

PEIORL、PEIORH は、それぞれ読み出し／書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート E にある端子の入出力方向を選びます。PE21IOR～PE0IOR ビットが、それぞれ、PE21 端子～PE0 端子（端子名からポート以外のマルチプレクス端子名を省略）に対応しています。PEIORL はポート E の端子機能が汎用入出力（PE15～PE0）および MTU2 の TIOC 入出力の場合に有効でそれ以外の場合は無効です。PEIORH はポート E の端子機能が汎用入出力（PE21～PE16）および MTU2S の TIOC 入出力の場合に有効でそれ以外の場合は無効です。

PEIORL および PEIORH のビットを 1 にすると、対応する端子は出力になり、0 にすると入力になります。

PEIORH のビット 15～6 はリザーブビットです。読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

PEIORL、PEIORH の初期値はともに H'0000 です。

(1) ポート E・IO レジスタ H (PEIORH)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	PE21 IOR	PE20 IOR	PE19 IOR	PE18 IOR	PE17 IOR	PE16 IOR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

(2) ポート E・IO レジスタ L (PEIORL)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PE15 IOR	PE14 IOR	PE13 IOR	PE12 IOR	PE11 IOR	PE10 IOR	PE9 IOR	PE8 IOR	PE7 IOR	PE6 IOR	PE5 IOR	PE4 IOR	PE3 IOR	PE2 IOR	PE1 IOR	PE0 IOR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

20.1.8 ポート E コントロールレジスタ L1~L4, H1, H2 (PECRL1~PECRL4, PECRH1, PECRH2)

PECRL1~PECRL4, PECRH1, PECRH2 は、それぞれ 16 ビットの読み出し/書き込み可能なレジスタで、ポート E にあるマルチプレクス端子の機能を選びます。

(1) SH7131/SH7136 の場合

- ポート E コントロールレジスタ H2 (PECRH2)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	PE21 MD1	PE21 MD0	-	-	PE20 MD1	PE20 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~6	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
5 4	PE21MD1 PE21MD0	0 0	R/W R/W	PE21 モードビット PE21/TIOC4DS/ $\overline{\text{TRST}}$ 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は $\overline{\text{TRST}}$ 入力に固定されます。 00: PE21 入出力 (ポート) 01: TIOC4DS 入出力 (MTU2S) 上記以外: 設定禁止
3, 2	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1 0	PE20MD1 PE20MD0	0 0	R/W R/W	PE20 モードビット PE20/TIOC4CS/TMS 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は TMS 入力に固定されます。 00: PE20 入出力 (ポート) 01: TIOC4CS 入出力 (MTU2S) 上記以外: 設定禁止

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

• ポートEコントロールレジスタH1 (PECRH1)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	PE19 MD1	PE19 MD0	-	-	PE18 MD1	PE18 MD0	-	-	PE17 MD1	PE17 MD0	-	PE16 MD2	PE16 MD1	PE16 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15、14	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
13 12	PE19MD1 PE19MD0	0 0	R/W R/W	PE19 モードビット PE19/TIOC4BS/TDO 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は TDO 出力に固定されます。 00: PE19 入出力 (ポート) 01: TIOC4BS 入出力 (MTU2S) 上記以外: 設定禁止
11、10	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
9 8	PE18MD1 PE18MD0	0 0	R/W R/W	PE18 モードビット PE18/TIOC4AS/TDI 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は TDI 入力に固定されます。 00: PE18 入出力 (ポート) 01: TIOC4AS 入出力 (MTU2S) 上記以外: 設定禁止
7、6	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
5 4	PE17MD1 PE17MD0	0 0	R/W R/W	PE17 モードビット PE17/TIOC3DS/TCK 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は TCK 入力に固定されます。 00: PE17 入出力 (ポート) 01: TIOC3DS 入出力 (MTU2S) 上記以外: 設定禁止
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2 1 0	PE16MD2 PE16MD1 PE16MD0	0 0 0	R/W R/W R/W	PE16 モードビット PE16/TIOC3BS/ASEBRKAK/ASEBRK 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は $\overline{\text{ASEBRKAK}}$ 出力/ASEBRK 入力に固定されます。 000: PE16 入出力 (ポート) 001: TIOC3BS 入出力 (MTU2S) 上記以外: 設定禁止

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

● ポートEコントロールレジスタL4 (PECRL4)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE15 MD2	PE15 MD1	PE15 MD0	-	PE14 MD2	PE14 MD1	PE14 MD0	-	-	PE13 MD1	PE13 MD0	-	PE12 MD2	PE12 MD1	PE12 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
15	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PE15MD2	0	R/W	PE15 モードビット PE15/TIOC4D/ $\overline{\text{IRQOUT}}$ 端子の機能を選びます。 000: PE15 入出力 (ポート) 001: TIOC4D 入出力 (MTU2) 011: $\overline{\text{IRQOUT}}$ 出力 (INTC) 上記以外: 設定禁止
13	PE15MD1	0	R/W	
12	PE15MD0	0	R/W	
11	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PE14MD2	0	R/W	PE14 モードビット PE14/TIOC4C 端子の機能を選びます。 000: PE14 入出力 (ポート) 001: TIOC4C 入出力 (MTU2) 上記以外: 設定禁止
9	PE14MD1	0	R/W	
8	PE14MD0	0	R/W	
7、6	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
5	PE13MD1	0	R/W	PE13 モードビット PE13/TIOC4B/ $\overline{\text{MRES}}$ 端子の機能を選びます。 00: PE13 入出力 (ポート) 01: TIOC4B 入出力 (MTU2) 10: $\overline{\text{MRES}}$ 入力 (INTC) 上記以外: 設定禁止
4	PE13MD0	0	R/W	
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PE12MD2	0	R/W	PE12 モードビット PE12/TIOC4A 端子の機能を選びます。 000: PE12 入出力 (ポート) 001: TIOC4A 入出力 (MTU2) 上記以外: 設定禁止
1	PE12MD1	0	R/W	
0	PE12MD0	0	R/W	

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

• ポートEコントロールレジスタL3 (PECRL3)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE11 MD2	PE11 MD1	PE11 MD0	-	PE10 MD2	PE10 MD1	PE10 MD0	-	PE9 MD2	PE9 MD1	PE9 MD0	-	PE8 MD2	PE8 MD1	PE8 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PE11MD2	0	R/W	PE11モードビット PE11/TIOC3D端子の機能を選びます。 000: PE11入出力(ポート) 001: TIOC3D入出力(MTU2) 上記以外: 設定禁止
13	PE11MD1	0	R/W	
12	PE11MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PE10MD2	0	R/W	PE10モードビット PE10/TIOC3C端子の機能を選びます。 000: PE10入出力(ポート) 001: TIOC3C入出力(MTU2) 上記以外: 設定禁止
9	PE10MD1	0	R/W	
8	PE10MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PE9MD2	0	R/W	PE9モードビット PE9/TIOC3B端子の機能を選びます。 000: PE9入出力(ポート) 001: TIOC3B入出力(MTU2) 上記以外: 設定禁止
5	PE9MD1	0	R/W	
4	PE9MD0	0	R/W	
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PE8MD2	0	R/W	PE8モードビット PE8/TIOC3A端子の機能を選びます。 000: PE8入出力(ポート) 001: TIOC3A入出力(MTU2) 上記以外: 設定禁止
1	PE8MD1	0	R/W	
0	PE8MD0	0	R/W	

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

● ポートEコントロールレジスタL2 (PECRL2)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE7 MD2	PE7 MD1	PE7 MD0	-	PE6 MD2	PE6 MD1	PE6 MD0	-	PE5 MD2	PE5 MD1	PE5 MD0	-	PE4 MD2	PE4 MD1	PE4 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PE7MD2	0	R/W	PE7モードビット PE7/TIOC2B 端子の機能を選びます。 000: PE7 入出力 (ポート) 001: TIOC2B 入出力 (MTU2) 上記以外: 設定禁止
13	PE7MD1	0	R/W	
12	PE7MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PE6MD2	0	R/W	PE6モードビット PE6/TIOC2A/SCK1 端子の機能を選びます。 000: PE6 入出力 (ポート) 001: TIOC2A 入出力 (MTU2) 110: SCK1 入出力 (SCI) 上記以外: 設定禁止
9	PE6MD1	0	R/W	
8	PE6MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PE5MD2	0	R/W	PE5モードビット PE5/TIOC1B/TXD1 端子の機能を選びます。 000: PE5 入出力 (ポート) 001: TIOC1B 入出力 (MTU2) 110: TXD1 出力 (SCI) 上記以外: 設定禁止
5	PE5MD1	0	R/W	
4	PE5MD0	0	R/W	
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PE4MD2	0	R/W	PE4モードビット PE4/TIOC1A/RXD1 端子の機能を選びます。 000: PE4 入出力 (ポート) 001: TIOC1A 入出力 (MTU2) 110: RXD1 入力 (SCI) 上記以外: 設定禁止
1	PE4MD1	0	R/W	
0	PE4MD0	0	R/W	

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

• ポートEコントロールレジスタL1 (PECRL1)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE3 MD2	PE3 MD1	PE3 MD0	-	PE2 MD2	PE2 MD1	PE2 MD0	-	PE1 MD2	PE1 MD1	PE1 MD0	-	-	PE0 MD1	PE0 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PE3MD2	0	R/W	PE3モードビット PE3/TIOC0D/SCK0端子の機能を選びます。 000: PE3入出力 (ポート) 001: TIOC0D入出力 (MTU2) 110: SCK0入出力 (SCI) 上記以外: 設定禁止
13	PE3MD1	0	R/W	
12	PE3MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PE2MD2	0	R/W	PE2モードビット PE2/TIOC0C/TXD0端子の機能を選びます。 000: PE2入出力 (ポート) 001: TIOC0C入出力 (MTU2) 110: TXD0出力 (SCI) 上記以外: 設定禁止
9	PE2MD1	0	R/W	
8	PE2MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PE1MD2	0	R/W	PE1モードビット PE1/TIOC0B/RXD0端子の機能を選びます。 000: PE1入出力 (ポート) 001: TIOC0B入出力 (MTU2) 110: RXD0入力 (SCI) 上記以外: 設定禁止
5	PE1MD1	0	R/W	
4	PE1MD0	0	R/W	
3, 2	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
1	PE0MD1	0	R/W	PE0モードビット PE0/TIOC0A端子の機能を選びます。 00: PE0入出力 (ポート) 01: TIOC0A入出力 (MTU2) 上記以外: 設定禁止
0	PE0MD0	0	R/W	

(2) SH7132/SH7137 の場合

• ポートEコントロールレジスタH2 (PECRH2)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	PE21 MD1	PE21 MD0	-	-	PE20 MD1	PE20 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~6	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
5 4	PE21MD1 PE21MD0	0 0	R/W R/W	PE21 モードビット PE21/WRL/TIOC4DS/TRST 端子の機能を選びます。E10A 使用時 (ASEMD0=L 時) は TRST 入力に固定されます。 00: PE21 入出力 (ポート) 01: TIOC4DS 入出力 (MTU2S) 10: WRL 出力 (BSC) * 上記以外: 設定禁止
3, 2	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
1 0	PE20MD1 PE20MD0	0 0	R/W R/W	PE20 モードビット PE20/TIOC4CS/TMS 端子の機能を選びます。E10A 使用時 (ASEMD0=L 時) は TMS 入力に固定されます。 00: PE20 入出力 (ポート) 01: TIOC4CS 入出力 (MTU2S) 上記以外: 設定禁止

【注】 * 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

• ポートEコントロールレジスタH1 (PECRH1)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	PE19 MD1	PE19 MD0	-	-	PE18 MD1	PE18 MD0	-	-	PE17 MD1	PE17 MD0	-	PE16 MD2	PE16 MD1	PE16 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15, 14	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
13 12	PE19MD1 PE19MD0	0 0	R/W R/W	PE19 モードビット PE19/ $\overline{\text{RD}}$ /TIOC4BS/TDO 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は TDO 出力に固定されます。 00 : PE19 入出力 (ポート) 01 : TIOC4BS 入出力 (MTU2S) 10 : $\overline{\text{RD}}$ 出力 (BSC) * 上記以外 : 設定禁止
11、10	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
9 8	PE18MD1 PE18MD0	0 0	R/W R/W	PE18 モードビット PE18/ $\overline{\text{CS1}}$ /TIOC4AS/TDI 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は TDI 入力に固定されます。 00 : PE18 入出力 (ポート) 01 : TIOC4AS 入出力 (MTU2S) 10 : $\overline{\text{CS1}}$ 出力 (BSC) * 上記以外 : 設定禁止
7、6	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
5 4	PE17MD1 PE17MD0	0 0	R/W R/W	PE17 モードビット PE17/ $\overline{\text{CS0}}$ /TIOC3DS/TCK 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は TCK 入力に固定されます。 00 : PE17 入出力 (ポート) 01 : TIOC3DS 入出力 (MTU2S) 10 : $\overline{\text{CS0}}$ 出力 (BSC) * 上記以外 : 設定禁止
3	—	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
2 1 0	PE16MD2 PE16MD1 PE16MD0	0 0 0	R/W R/W R/W	PE16 モードビット PE16/ $\overline{\text{WAIT}}$ /TIOC3BS/ $\overline{\text{ASEBRKAK}}$ / $\overline{\text{ASEBRK}}$ 端子の機能を選びます。E10A 使用時 ($\overline{\text{ASEMD0}}=\text{L}$ 時) は $\overline{\text{ASEBRKAK}}$ 出力/ $\overline{\text{ASEBRK}}$ 入力に固定されます。 000 : PE16 入出力 (ポート) 001 : TIOC3BS 入出力 (MTU2S) 010 : $\overline{\text{WAIT}}$ 入力 (BSC) * 上記以外 : 設定禁止

【注】 * 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

• ポートEコントロールレジスタL4 (PECRL4)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE15 MD2	PE15 MD1	PE15 MD0	-	PE14 MD2	PE14 MD1	PE14 MD0	-	-	PE13 MD1	PE13 MD0	-	PE12 MD2	PE12 MD1	PE12 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PE15MD2	0	R/W	PE15 モードビット PE15/TIOC4D/ $\overline{\text{IRQOUT}}$ 端子の機能を選びます。 000: PE15 入出力 (ポート) 001: TIOC4D 入出力 (MTU2) 011: $\overline{\text{IRQOUT}}$ 出力 (INTC) 上記以外: 設定禁止
13	PE15MD1	0	R/W	
12	PE15MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PE14MD2	0	R/W	PE14 モードビット PE14/TIOC4C 端子の機能を選びます。 000: PE14 入出力 (ポート) 001: TIOC4C 入出力 (MTU2) 上記以外: 設定禁止
9	PE14MD1	0	R/W	
8	PE14MD0	0	R/W	
7、6	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
5	PE13MD1	0	R/W	PE13 モードビット PE13/TIOC4B/ $\overline{\text{MRES}}$ 端子の機能を選びます。 00: PE13 入出力 (ポート) 01: TIOC4B 入出力 (MTU2) 10: $\overline{\text{MRES}}$ 入力 (INTC) 上記以外: 設定禁止
4	PE13MD0	0	R/W	
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PE12MD2	0	R/W	PE12 モードビット PE12/TIOC4A 端子の機能を選びます。 000: PE12 入出力 (ポート) 001: TIOC4A 入出力 (MTU2) 上記以外: 設定禁止
1	PE12MD1	0	R/W	
0	PE12MD0	0	R/W	

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

• ポートEコントロールレジスタL3 (PECRL3)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE11 MD2	PE11 MD1	PE11 MD0	-	PE10 MD2	PE10 MD1	PE10 MD0	-	PE9 MD2	PE9 MD1	PE9 MD0	-	PE8 MD2	PE8 MD1	PE8 MD0
初期値:	0	0	0	0	0	0* ¹	0	0	0	0	0	0	0	0* ¹	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PE11MD2	0	R/W	PE11モードビット PE11/TIOC3D端子の機能を選びます。 000: PE11入出力(ポート) 001: TIOC3D入出力(MTU2) 上記以外: 設定禁止
13	PE11MD1	0	R/W	
12	PE11MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PE10MD2	0* ¹	R/W	PE10モードビット PE10/ $\overline{CS0}$ /TIOC3C端子の機能を選びます。 000: PE10入出力(ポート) 001: TIOC3C入出力(MTU2) 100: $\overline{CS0}$ 出力(BSC)* ² 上記以外: 設定禁止
9	PE10MD1	0	R/W	
8	PE10MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PE9MD2	0	R/W	PE9モードビット PE9/TIOC3B端子の機能を選びます。 000: PE9入出力(ポート) 001: TIOC3B入出力(MTU2) 上記以外: 設定禁止
5	PE9MD1	0	R/W	
4	PE9MD0	0	R/W	
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
2	PE8MD2	0* ¹	R/W	PE8モードビット PE8/A15/TIOC3A端子の機能を選びます。 000: PE8入出力(ポート) 001: TIOC3A入出力(MTU2) 100: A15出力(BSC)* ² 上記以外: 設定禁止
1	PE8MD1	0	R/W	
0	PE8MD0	0	R/W	

【注】 *1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

*2 内蔵ROM有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

● ポートEコントロールレジスタL2 (PECRL2)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE7 MD2	PE7 MD1	PE7 MD0	-	PE6 MD2	PE6 MD1	PE6 MD0	-	PE5 MD2	PE5 MD1	PE5 MD0	-	PE4 MD2	PE4 MD1	PE4 MD0
初期値:	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0	0	0*1	0	0
R/W:	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W

【注】*1 内蔵ROM無効外部拡張モード時、初期値は1になります。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
14	PE7MD2	0*1	R/W	PE7 モードビット PE7/A14/TIOC2B 端子の機能を選びます。 000 : PE7 入出力 (ポート) 001 : TIOC2B 入出力 (MTU2) 100 : A14 出力 (BSC) *2 上記以外 : 設定禁止
13	PE7MD1	0	R/W	
12	PE7MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
10	PE6MD2	0*1	R/W	PE6 モードビット PE6/A13/TIOC2A/SCK1 端子の機能を選びます。 000 : PE6 入出力 (ポート) 001 : TIOC2A 入出力 (MTU2) 100 : A13 出力 (BSC) *2 110 : SCK1 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PE6MD1	0	R/W	
8	PE6MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
6	PE5MD2	0*1	R/W	PE5 モードビット PE5/A12/TIOC1B/TXD1 端子の機能を選びます。 000 : PE5 入出力 (ポート) 001 : TIOC1B 入出力 (MTU2) 100 : A12 出力 (BSC) *2 110 : TXD1 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
5	PE5MD1	0	R/W	
4	PE5MD0	0	R/W	
3	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。

20. ピンファンクションコントローラ (PFC)

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
2	PE4MD2	0*1	R/W	PE4 モードビット PE4/A11/TIOC1A/RXD1 端子の機能を選びます。 000 : PE4 入出力 (ポート) 001 : TIOC1A 入出力 (MTU2) 100 : A11 出力 (BSC) *2 110 : RXD1 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
1	PE4MD1	0	R/W	
0	PE4MD0	0	R/W	

【注】 *1 内蔵 ROM 無効外部拡張モード時、初期値は 1 になります。

*2 内蔵 ROM 有効/無効外部拡張モード時のみ有効な機能です。シングルチップモードでは設定しないでください。

• ポートEコントロールレジスタL1 (PECRL1)

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	PE3 MD2	PE3 MD1	PE3 MD0	-	PE2 MD2	PE2 MD1	PE2 MD0	-	PE1 MD2	PE1 MD1	PE1 MD0	-	-	PE0 MD1	PE0 MD0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
14	PE3MD2	0	R/W	PE3 モードビット PE3/TIOC0D/SCK0 端子の機能を選びます。 000 : PE3 入出力 (ポート) 001 : TIOC0D 入出力 (MTU2) 110 : SCK0 入出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
13	PE3MD1	0	R/W	
12	PE3MD0	0	R/W	
11	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PE2MD2	0	R/W	PE2 モードビット PE2/TIOC0C/TXD0 端子の機能を選びます。 000 : PE2 入出力 (ポート) 001 : TIOC0C 入出力 (MTU2) 110 : TXD0 出力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
9	PE2MD1	0	R/W	
8	PE2MD0	0	R/W	
7	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
6	PE1MD2	0	R/W	PE1 モードビット PE1/TIOC0B/RXD0 端子の機能を選びます。 000 : PE1 入出力 (ポート) 001 : TIOC0B 入出力 (MTU2) 110 : RXD0 入力 (SCI) 上記以外 : 設定禁止
5	PE1MD1	0	R/W	
4	PE1MD0	0	R/W	
3、2	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1	PE0MD1	0	R/W	PE0 モードビット PE0/TIOC0A 端子の機能を選びます。 00 : PE0 入出力 (ポート) 01 : TIOC0A 入出力 (MTU2) 上記以外 : 設定禁止
0	PE0MD0	0	R/W	

20.1.9 IRQOUT 機能コントロールレジスタ (IFCR)

IFCR は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート E コントロールレジスタ L4 (PECRL4) により、マルチプレクス機能が IRQOUT 出力に設定された場合、その出力を制御するために使用します。PECRL4 の設定が他の機能になっている場合、このレジスタの設定は端子の機能に影響を与えません。

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	IRQ MD1	IRQ MD0
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W :	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
15~2	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1	IRQMD1	0	R/W	ポート E IRQOUT 端子機能選択 PECRL4 のビット 14、13、12 (PE15MD2、PE15MD1、PE15MD0) が (0、1、1) に設定されている場合の IRQOUT 端子機能を選びます。 00 : 割り込み要求受け付け出力 01 : 設定禁止 10 : 割り込み要求受け付け出力 11 : 常にハイレベル出力
0	IRQMD0	0	R/W	

20.2 使用上の注意事項

1. 本LSIでは、同一機能が複数の端子にマルチプレクス機能として割り付けられています。これは、端子機能の選択自由度を向上させるとともにボードの設定を容易にすることを目的としています。1つの機能を2端子以上で使用する場合は次の点に注意して使用してください。

- 端子機能が入力機能の場合

複数の端子から入力される信号は、ORもしくはAND論理によって1つの信号となり、LSI内部へ伝搬されます。そのため他の同一機能である端子の入力状態によっては、入力した信号とは異なる信号がLSI内部へ伝搬することがあります。表20.14に複数の端子に割り付けられている入力機能の伝搬形式を示します。以下のいずれかの機能を2つ以上の端子で使用する場合、伝搬形式を考慮し、信号の極性に注意して使用してください。

表 20.14 複数端子に割り付けられている入力機能の伝搬形式

OR 型	AND 型
SCK0~SCK2、RXD0~RXD2	IRQ0~IRQ3、 $\overline{\text{WAIT}}$ 、 $\overline{\text{POE0}}$ 、 $\overline{\text{POE1}}$ 、 $\overline{\text{POE4}}$ ~ $\overline{\text{POE5}}$

OR型：複数の端子から入力される信号は、OR論理によって1つの信号となり、LSI内部に伝搬します。

AND型：複数の端子から入力される信号は、AND論理によって1つの信号となり、LSI内部に伝搬します。

- 端子機能が出力機能の場合

選択したすべての端子から同一機能を出力することができます。

2. 入出力ポートとIRQがマルチプレクスされている端子で、ポート入力がローレベル状態からIRQエッジ検出に切り換えた場合、当該エッジが検出されません。
3. 表20.10~表20.12のPFCで設定可能な機能以外に設定しないでください。指定機能以外に設定した場合、動作は保証されません。
4. シングルチップモード（MCU動作モード3）におけるPFCの設定について

シングルチップモードにおいて、PFCでアドレスバス、データバス、バス制御信号、 $\overline{\text{BREQ}}$ 、 $\overline{\text{BACK}}$ 、CKを選択しないでください。選択した場合、アドレスバスについてはハイレベルもしくはローレベル出力、データバスについてはハイインピーダンス出力、その他の出力信号はハイレベル出力となります。 $\overline{\text{BREQ}}$ と $\overline{\text{WAIT}}$ は入力となりますのでオープンにしないでください。ただし、バス権要求入力と外部ウェイトは無効です。

21. I/O ポート

SH7131/SH7136 のポートは、A、B、E、F の 4 本から構成されています。ポート A は 16 ビット、ポート B は 6 ビット、ポート E は 22 ビットの入出力ポートです。ポート F は 12 ビットの入力専用ポートです。

SH7132/SH7137 のポートは、A、B、D、E、F の 5 本から構成されています。ポート A は 16 ビット、ポート B は 8 ビット、ポート D は 11 ビット、ポート E は 22 ビットの入出力ポートです。ポート F は 16 ビットの入力専用ポートです。

それぞれのポートの端子は、すべて、そのほかの機能とを兼ねているマルチプレクス端子です。マルチプレクス端子の機能の選択は、ピンファンクションコントローラ (PFC) で行います。

ポートはそれぞれ、端子のデータを格納するためのデータレジスタをもっています。

21.1 ポート A

SH7131/SH7136 のポート A は、図 21.1 に示すような、16 本の端子を持つ入出力ポートです。

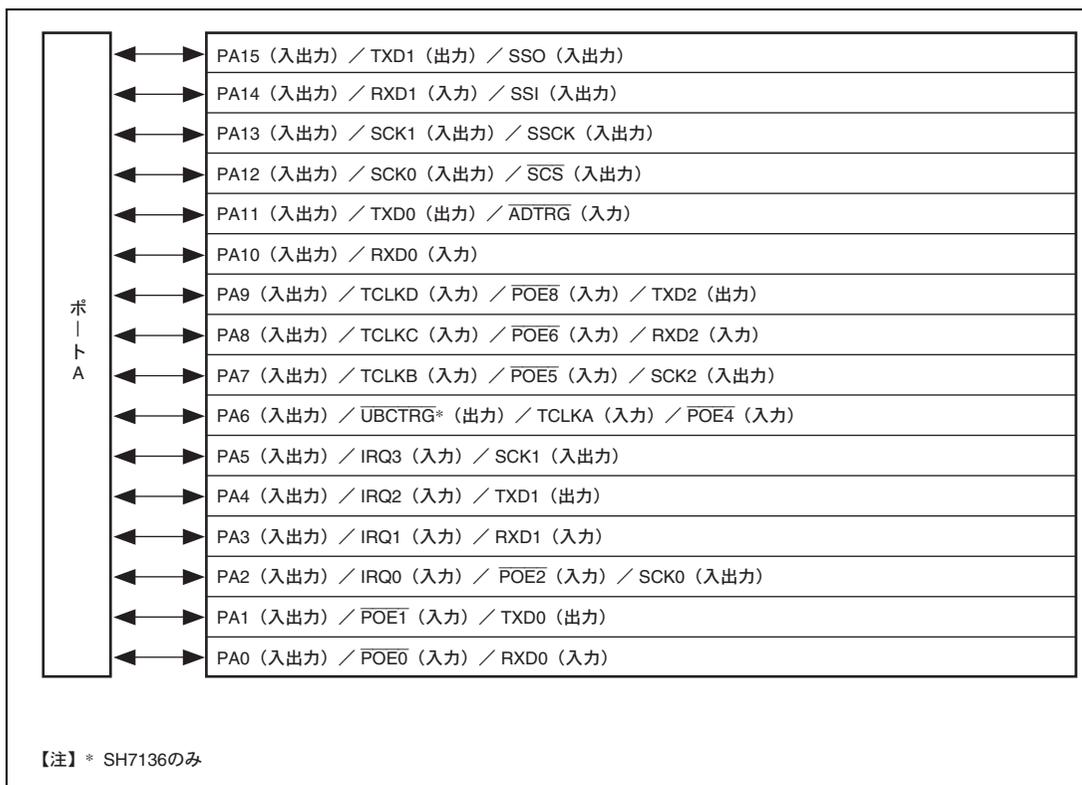


図 21.1 ポート A (SH7131/SH7136 の場合)

SH7132/SH7137 のポート A は、図 21.2 に示すような、16 本の端子を持つ入出力ポートです。

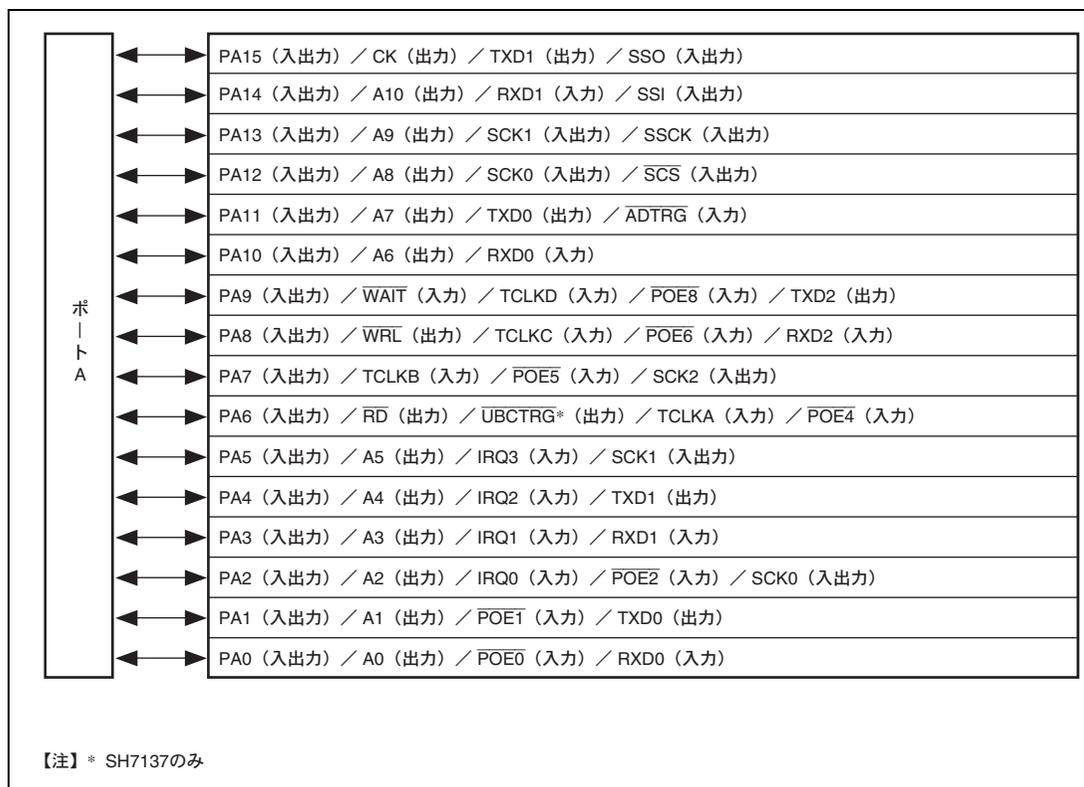


図 21.2 ポート A (SH7132/SH7137 の場合)

21. I/O ポート

21.1.1 レジスタの説明

ポート A は 16 ビットの入出力ポートです。ポート A には以下のレジスタがあります。このレジスタのアドレスおよび各処理状態によるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 21.1 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ポート A データレジスタ L	PADRL	R/W	H'0000	H'FFFFD102	8、16
ポート A ポートレジスタ L	PAPRL	R	H'xxxx	H'FFFFD11E	8、16

21.1.2 ポート A データレジスタ L (PADRL)

PADRL は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート A のデータを格納します。PA15DR～PA0DR ビットは、それぞれ PA15～PA0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

端子機能が汎用出力の場合には、PADRL に値を書き込むと端子からその値が出力され、PADRL を読み出すと端子の状態に関係なくレジスタの値が直接読み出されます。

端子機能が汎用入力の場合には、PADRL を読み出すとレジスタの値ではなく端子の状態が直接読み出されます。また PADRL に値を書き込むと、PADRL にその値を書き込みますが、端子の状態には影響しません。表 21.2 にポート A データレジスタの読み出し/書き込み動作を示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PA15 DR	PA14 DR	PA13 DR	PA12 DR	PA11 DR	PA10 DR	PA9 DR	PA8 DR	PA7 DR	PA6 DR	PA5 DR	PA4 DR	PA3 DR	PA2 DR	PA1 DR	PA0 DR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	PA15DR	0	R/W	表 21.2 参照
14	PA14DR	0	R/W	
13	PA13DR	0	R/W	
12	PA12DR	0	R/W	
11	PA11DR	0	R/W	
10	PA10DR	0	R/W	
9	PA9DR	0	R/W	
8	PA8DR	0	R/W	
7	PA7DR	0	R/W	
6	PA6DR	0	R/W	
5	PA5DR	0	R/W	
4	PA4DR	0	R/W	
3	PA3DR	0	R/W	
2	PA2DR	0	R/W	
1	PA1DR	0	R/W	
0	PA0DR	0	R/W	

表 21.2 ポート A データレジスタ L (PADRL) の読み出し/書き込み動作

• PADRLのビット15~0

PAIOR	端子機能	読み出し	書き込み
0	汎用入力	端子の状態	PADRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない
	汎用入力以外	端子の状態	PADRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない
1	汎用出力	PADRL の値	書き込み値が端子から出力される
	汎用出力以外	PADRL の値	PADRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない

21.1.3 ポート A ポートレジスタ L (PAPRL)

PAPRL は、読み出しのみ可能な 16 ビットのレジスタで、PFC の設定にかかわらず常に端子の状態を読み出すことができます。PA15PR~PA0PR ビットは、それぞれ PA15~PA0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PA15 PR	PA14 PR	PA13 PR	PA12 PR	PA11 PR	PA10 PR	PA9 PR	PA8 PR	PA7 PR	PA6 PR	PA5 PR	PA4 PR	PA3 PR	PA2 PR	PA1 PR	PA0 PR
初期値 :	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
R/W :	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	PA15PR	端子の状態	R	PFC の設定にかかわらず、読み出すと端子の状態が読み出されます。書き込みは無効です。
14	PA14PR	端子の状態	R	
13	PA13PR	端子の状態	R	
12	PA12PR	端子の状態	R	
11	PA11PR	端子の状態	R	
10	PA10PR	端子の状態	R	
9	PA9PR	端子の状態	R	
8	PA8PR	端子の状態	R	
7	PA7PR	端子の状態	R	
6	PA6PR	端子の状態	R	
5	PA5PR	端子の状態	R	
4	PA4PR	端子の状態	R	
3	PA3PR	端子の状態	R	
2	PA2PR	端子の状態	R	
1	PA1PR	端子の状態	R	
0	PA0PR	端子の状態	R	

21. I/O ポート

21.2 ポート B

SH7131/SH7136 のポート B は、図 21.3 に示すような、6 本の端子を持つ入出力ポートです。

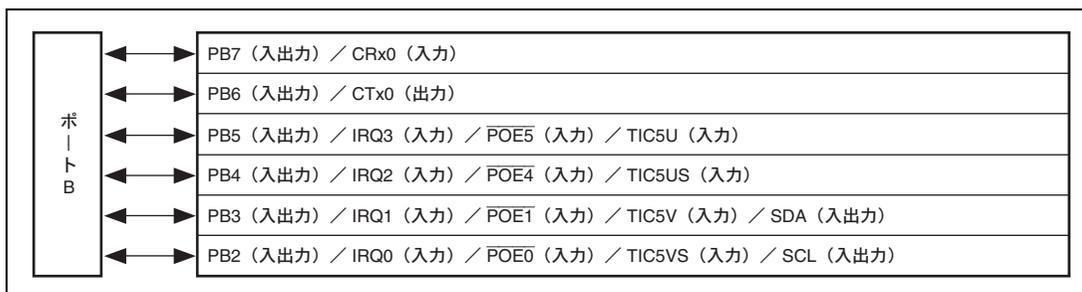


図 21.3 ポート B (SH7131/SH7136 の場合)

SH7132/SH7137 のポート B は、図 21.4 に示すような、8 本の端子を持つ入出力ポートです。

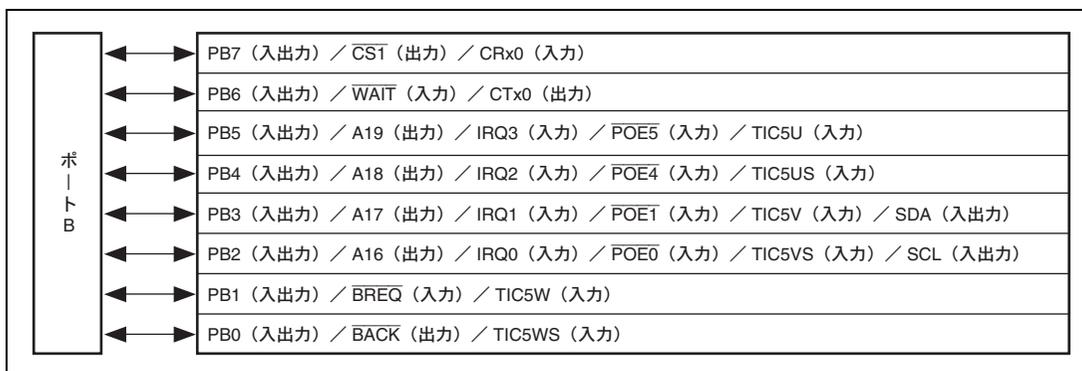


図 21.4 ポート B (SH7132/SH7137 の場合)

21.2.1 レジスタの説明

ポート B は SH7131/SH7136 では 6 ビット、SH7132/SH7137 では 8 ビットの入出力ポートです。ポート B には以下のレジスタがあります。このレジスタのアドレスおよび各処理状態によるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 21.3 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ポート B データレジスタ L	PBDRL	R/W	H'0000	H'FFFFD182	8、16
ポート B ポートレジスタ L	PBPRL	R	H'00xx	H'FFFFD19E	8、16

21.2.2 ポート B データレジスタ L (PBDRL)

PBDRL は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート B のデータを格納します。SH7131/SH7136 では PB7DR~PB2DR ビットは、それぞれ PB7~PB2 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。SH7132/SH7137 では PB7DR~PB0DR ビットは、それぞれ PB7~PB0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

端子機能が汎用出力の場合には、PBDRL に値を書き込むと端子からその値が出力され、PBDRL を読み出すと端子の状態に関係なくレジスタの値が直接読み出されます。

端子機能が汎用入力の場合には、PBDRL を読み出すとレジスタの値ではなく端子の状態が直接読み出されます。また PBDRL に値を書き込むと、PBDRL にその値を書き込みますが、端子の状態には影響しません。表 21.4 にポート B データレジスタの読み出し/書き込み動作を示します。

- PBDRL (SH7131/SH7136の場合)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	PB7 DR	PB6 DR	PB5 DR	PB4 DR	PB3 DR	PB2 DR	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
7	PB7DR	0	R/W	表 21.4 参照
6	PB6DR	0	R/W	
5	PB5DR	0	R/W	
4	PB4DR	0	R/W	
3	PB3DR	0	R/W	
2	PB2DR	0	R/W	
1、0	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

21. I/O ポート

- PBDRL (SH7132/SH7137の場合)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	PB7 DR	PB6 DR	PB5 DR	PB4 DR	PB3 DR	PB2 DR	PB1 DR	PB0 DR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W							

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
7	PB7DR	0	R/W	表 21.4 参照
6	PB6DR	0	R/W	
5	PB5DR	0	R/W	
4	PB4DR	0	R/W	
3	PB3DR	0	R/W	
2	PB2DR	0	R/W	
1	PB1DR	0	R/W	
0	PB0DR	0	R/W	

表 21.4 ポート B データレジスタ (PBDRL) の読み出し/書き込み動作

- PBDRLのビット7~0

PBIOR	端子機能	読み出し	書き込み
0	汎用入力	端子の状態	PBDRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない
	汎用入力以外	端子の状態	PBDRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない
1	汎用出力	PBDRL の値	書き込み値が端子から出力される
	汎用出力以外	PBDRL の値	PBDRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない

21.2.3 ポート B ポートレジスタ L (PBPR L)

PBPR L は、読み出しのみ可能な 16 ビットのレジスタで、PFC の設定にかかわらず常に端子の状態を読み出すことができます。SH7131/SH7136 では PB7PR~PB2PR ビットは、それぞれ PB7~PB2 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。SH7132/SH7137 では PB7PR~PB0PR ビットは、それぞれ PB7~PB0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

- PBPR L (SH7131/SH7136の場合)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	PB7 PR	PB6 PR	PB5 PR	PB4 PR	PB3 PR	PB2 PR	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	*	*	*	*	*	*	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
7	PB7PR	端子の状態	R	PFC の設定にかかわらず、読み出すと端子の状態が読み出されます。書き込みは無効です。
6	PB6PR	端子の状態	R	
5	PB5PR	端子の状態	R	
4	PB4PR	端子の状態	R	
3	PB3PR	端子の状態	R	
2	PB2PR	端子の状態	R	
1、0	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

21. I/O ポート

- PBPR (SH7132/SH7137の場合)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	PB7 PR	PB6 PR	PB5 PR	PB4 PR	PB3 PR	PB2 PR	PB1 PR	PB0 PR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	*	*	*	*	*	*	*	*
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~8	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
7	PB7PR	端子の状態	R	PFCの設定にかかわらず、読み出すと端子の状態が読み出されます。書き込みは無効です。
6	PB6PR	端子の状態	R	
5	PB5PR	端子の状態	R	
4	PB4PR	端子の状態	R	
3	PB3PR	端子の状態	R	
2	PB2PR	端子の状態	R	
1	PB1PR	端子の状態	R	
0	PB0PR	端子の状態	R	

21.3 ポート D (SH7132/SH7137 のみ)

SH7132/SH7137 のポート D は、図 21.5 に示すような、11 本の端子を持つ入出力ポートです。

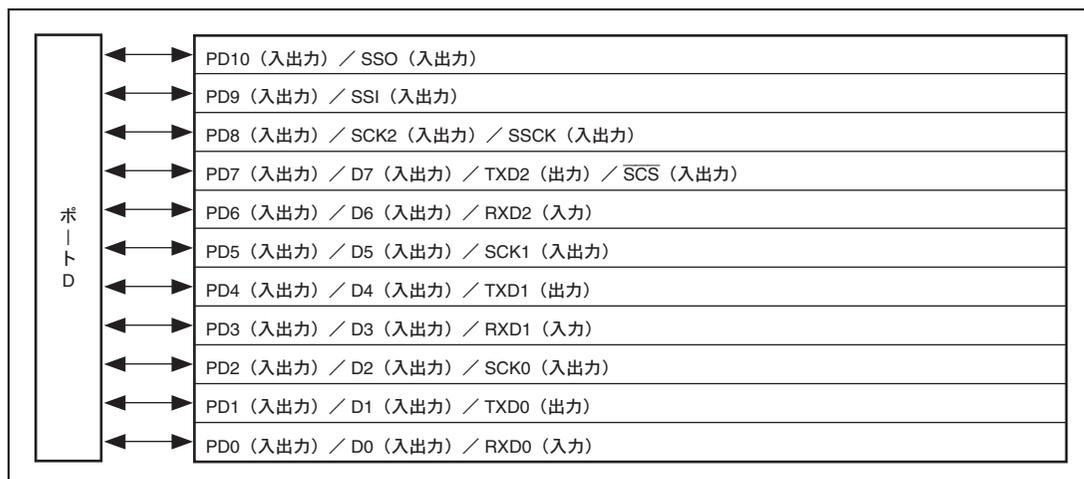


図 21.5 ポート D

21. I/O ポート

21.3.1 レジスタの説明

ポート D は 11 ビットの入出力ポートです。ただし SH7131/SH7136 にはポート D はありません。ポート D には以下のレジスタがあります。このレジスタのアドレスおよび各処理状態によるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 21.5 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ポート D データレジスタ L	PDDRL	R/W	H'0000	H'FFFFD282	8, 16
ポート D ポートレジスタ L	PDPRL	R	H'xxxx	H'FFFFD29E	8, 16

21.3.2 ポート D データレジスタ L (PDDRL)

PDDRL は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート D のデータを格納します。PD10DR～PD0DR ビットは、それぞれ PD10～PD0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

端子機能が汎用出力の場合には、PDDRL に値を書き込むと端子からその値が出力され、PDDRL を読み出すと端子の状態に関係なくレジスタの値が直接読み出されます。

端子機能が汎用入力の場合には、PDDRL を読み出すとレジスタの値ではなく端子の状態が直接読み出されます。また PDDRL に値を書き込むと、PDDRL にその値を書き込みますが、端子の状態には影響しません。表 21.6 にポート D データレジスタ L の読み出し/書き込み動作を示します。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	PD10 DR	PD9 DR	PD8 DR	PD7 DR	PD6 DR	PD5 DR	PD4 DR	PD3 DR	PD2 DR	PD1 DR	PD0 DR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15～11	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PD10DR	0	R/W	表 21.6 参照
9	PD9DR	0	R/W	
8	PD8DR	0	R/W	
7	PD7DR	0	R/W	
6	PD6DR	0	R/W	
5	PD5DR	0	R/W	
4	PD4DR	0	R/W	
3	PD3DR	0	R/W	
2	PD2DR	0	R/W	
1	PD1DR	0	R/W	
0	PD0DR	0	R/W	

表 21.6 ポート D データレジスタ L (PDDRL) の読み出し/書き込み動作

• PDDRLのビット10~0

PDIOR	端子機能	読み出し	書き込み
0	汎用入力	端子の状態	PDDRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない
	汎用入力以外	端子の状態	PDDRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない
1	汎用出力	PDDRL の値	書き込み値が端子から出力される
	汎用出力以外	PDDRL の値	PDDRL に書き込めるが、端子の状態に影響しない

21.3.3 ポート D ポートレジスタ L (PDPRL)

PDPRL は、それぞれ読み出しのみ可能な 16 ビットのレジスタで、PFC の設定にかかわらず常に端子の状態を読み出すことができます。PD10PR~PD0PR ビットは、それぞれ PD10~PD0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	PD10 PR	PD9 PR	PD8 PR	PD7 PR	PD6 PR	PD5 PR	PD4 PR	PD3 PR	PD2 PR	PD1 PR	PD0 PR
初期値:	0	0	0	0	0	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~11	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
10	PD10PR	端子の状態	R	PFC の設定にかかわらず、読み出すと端子の状態が読み出されます。書き込みは無効です。
9	PD9PR	端子の状態	R	
8	PD8PR	端子の状態	R	
7	PD7PR	端子の状態	R	
6	PD6PR	端子の状態	R	
5	PD5PR	端子の状態	R	
4	PD4PR	端子の状態	R	
3	PD3PR	端子の状態	R	
2	PD2PR	端子の状態	R	
1	PD1PR	端子の状態	R	
0	PD0PR	端子の状態	R	

21.4 ポート E

SH7131/SH7136 のポート E は、図 21.6 に示すような、22 本の端子を持つ入出力ポートです。

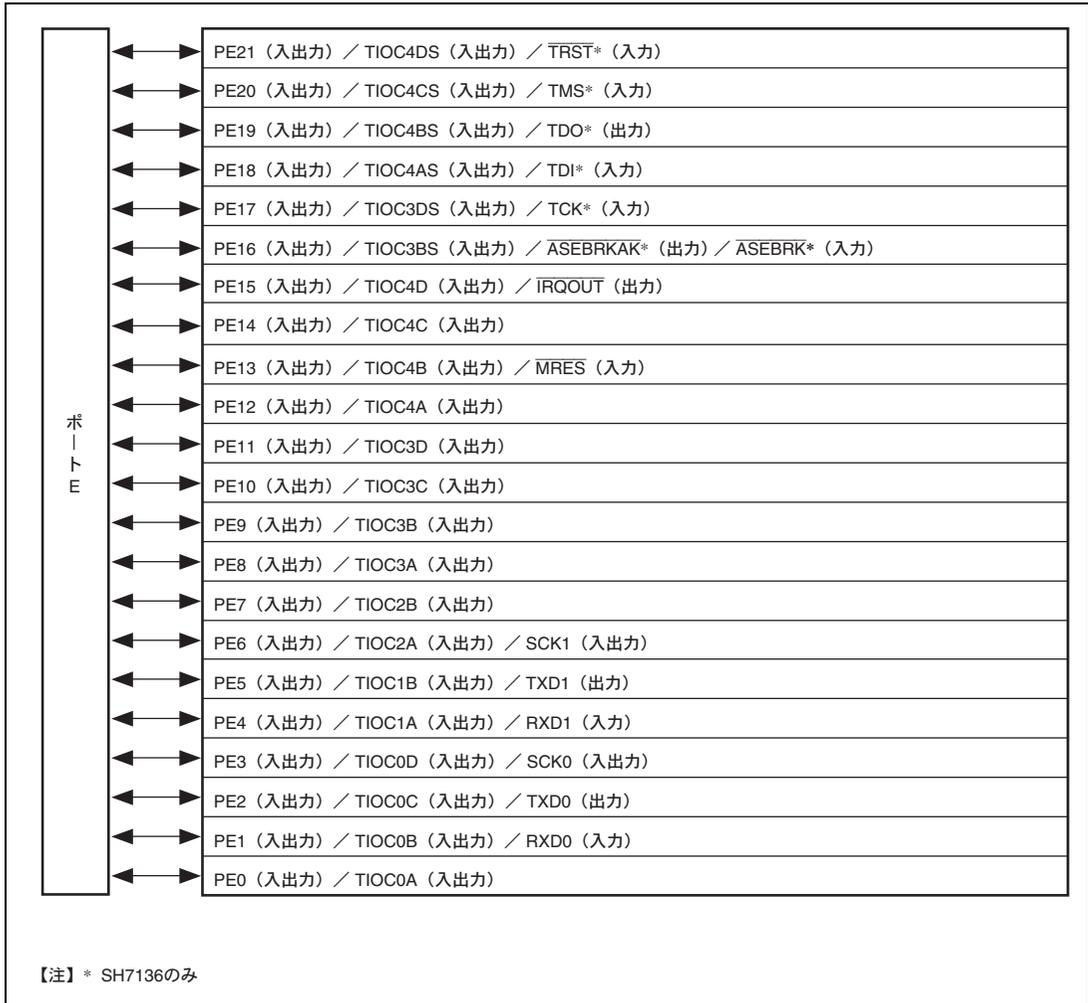


図 21.6 ポート E (SH7131/SH7136 の場合)

SH7132/SH7137 のポート E は、図 21.7 に示すような、22 本の端子を持つ入出力ポートです。



図 21.7 ポート E (SH7132/SH7137 の場合)

21. I/O ポート

21.4.1 レジスタの説明

ポート E は 22 ビットの入出力ポートです。ポート E には以下のレジスタがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態によるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 21.7 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ポート E データレジスタ H	PEDRH	R/W	H'0000	H'FFFFD300	8、16、32
ポート E データレジスタ L	PEDRL	R/W	H'0000	H'FFFFD302	8、16
ポート E ポートレジスタ H	PEPRH	R	H'00xx	H'FFFFD31C	8、16、32
ポート E ポートレジスタ L	PEPRL	R	H'xxxx	H'FFFFD31E	8、16

21.4.2 ポート E データレジスタ H、L (PEDRH、PEDRL)

PEDRH および PEDRL は、読み出し/書き込み可能な 16 ビットのレジスタで、ポート E のデータを格納します。PE21DR~PE0DR ビットはそれぞれ PE21~PE0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

端子機能が汎用出力の場合には、PEDRH または PEDRL に値を書き込むと端子からその値が出力され、PEDRH または PEDRL を読み出すと端子の状態に関係なくレジスタの値が直接読み出されます。

端子機能が汎用入力の場合には、PEDRH または PEDRL を読み出すとレジスタの値ではなく端子の状態が直接読み出されます。また PEDRH または PEDRL に値を書き込むと、PEDRH または PEDRL にその値を書き込めますが、端子の状態には影響しません。表 21.8 にポート E データレジスタの読み出し/書き込み動作を示します。

- PEDRH

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	PE21 DR	PE20 DR	PE19 DR	PE18 DR	PE17 DR	PE16 DR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~6	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
5	PE21DR	0	R/W	表 21.8 参照
4	PE20DR	0	R/W	
3	PE19DR	0	R/W	
2	PE18DR	0	R/W	
1	PE17DR	0	R/W	
0	PE16DR	0	R/W	

- PEDRL

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PE15 DR	PE14 DR	PE13 DR	PE12 DR	PE11 DR	PE10 DR	PE9 DR	PE8 DR	PE7 DR	PE6 DR	PE5 DR	PE4 DR	PE3 DR	PE2 DR	PE1 DR	PE0 DR
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	PE15DR	0	R/W	表 21.8 参照
14	PE14DR	0	R/W	
13	PE13DR	0	R/W	
12	PE12DR	0	R/W	
11	PE11DR	0	R/W	
10	PE10DR	0	R/W	
9	PE9DR	0	R/W	
8	PE8DR	0	R/W	
7	PE7DR	0	R/W	
6	PE6DR	0	R/W	
5	PE5DR	0	R/W	
4	PE4DR	0	R/W	
3	PE3DR	0	R/W	
2	PE2DR	0	R/W	
1	PE1DR	0	R/W	
0	PE0DR	0	R/W	

表 21.8 ポート E データレジスタ (PEDR) の読み出し/書き込み動作

- PEDRHのビット5~0およびPEDRLのビット15~0

PEIOR	端子機能	読み出し	書き込み
0	汎用入力	端子の状態	PEDRH、L に書き込めるが、端子の状態に影響しない
	汎用入力以外	端子の状態	PEDRH、L に書き込めるが、端子の状態に影響しない
1	汎用出力	PEDRH、L の値	書き込み値が端子から出力される
	汎用出力以外	PEDRH、L の値	PEDRH、L に書き込めるが、端子の状態に影響しない

21. I/O ポート

21.4.3 ポート E ポートレジスタ H、L (PEPRH、PEPRL)

PEPRH、PEPRL は、それぞれ読み出しのみ可能な 16 ビットのレジスタで、PFC の設定にかかわらず常に端子の状態を読み出すことができます。PE21PR～PE0PR ビットはそれぞれ PE21～PE0 端子（兼用機能については記述を省略）に対応しています。

- PEPRH

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	PE21 PR	PE20 PR	PE19 PR	PE18 PR	PE17 PR	PE16 PR
初期値 :	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	*	*	*	*	*	*
R/W :	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15～6	—	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
5	PE21PR	端子の状態	R	PFC の設定にかかわらず、読み出すと端子の状態が読み出されます。書き込みは無効です。
4	PE20PR	端子の状態	R	
3	PE19PR	端子の状態	R	
2	PE18PR	端子の状態	R	
1	PE17PR	端子の状態	R	
0	PE16PR	端子の状態	R	

- PEPRL

ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PE15 PR	PE14 PR	PE13 PR	PE12 PR	PE11 PR	PE10 PR	PE9 PR	PE8 PR	PE7 PR	PE6 PR	PE5 PR	PE4 PR	PE3 PR	PE2 PR	PE1 PR	PE0 PR
初期値 :	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
R/W :	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	PE15PR	端子の状態	R	PFC の設定にかかわらず、読み出すと端子の状態が読み出されます。書き込みは無効です。
14	PE14PR	端子の状態	R	
13	PE13PR	端子の状態	R	
12	PE12PR	端子の状態	R	
11	PE11PR	端子の状態	R	
10	PE10PR	端子の状態	R	
9	PE9PR	端子の状態	R	
8	PE8PR	端子の状態	R	
7	PE7PR	端子の状態	R	
6	PE6PR	端子の状態	R	
5	PE5PR	端子の状態	R	
4	PE4PR	端子の状態	R	
3	PE3PR	端子の状態	R	
2	PE2PR	端子の状態	R	
1	PE1PR	端子の状態	R	
0	PE0PR	端子の状態	R	

21.5 ポート F

SH7131/SH7136 のポート F は、図 21.8 に示すような、12 本の端子を持つ入力専用ポートです。

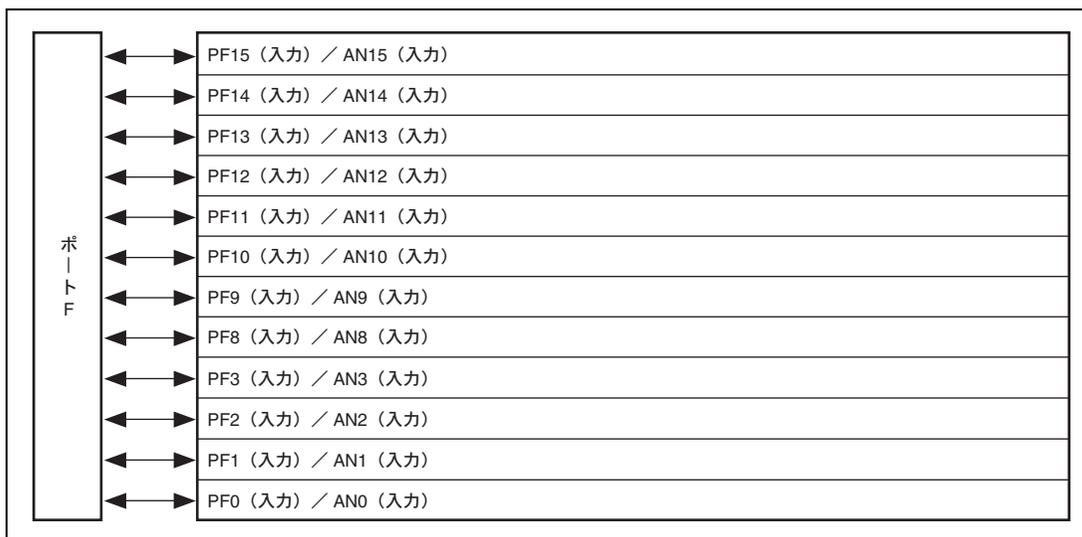


図 21.8 ポート F (SH7131/SH7136 の場合)

SH7132/SH7137 のポート F は、図 21.9 に示すような、16 本の端子を持つ入力専用ポートです。

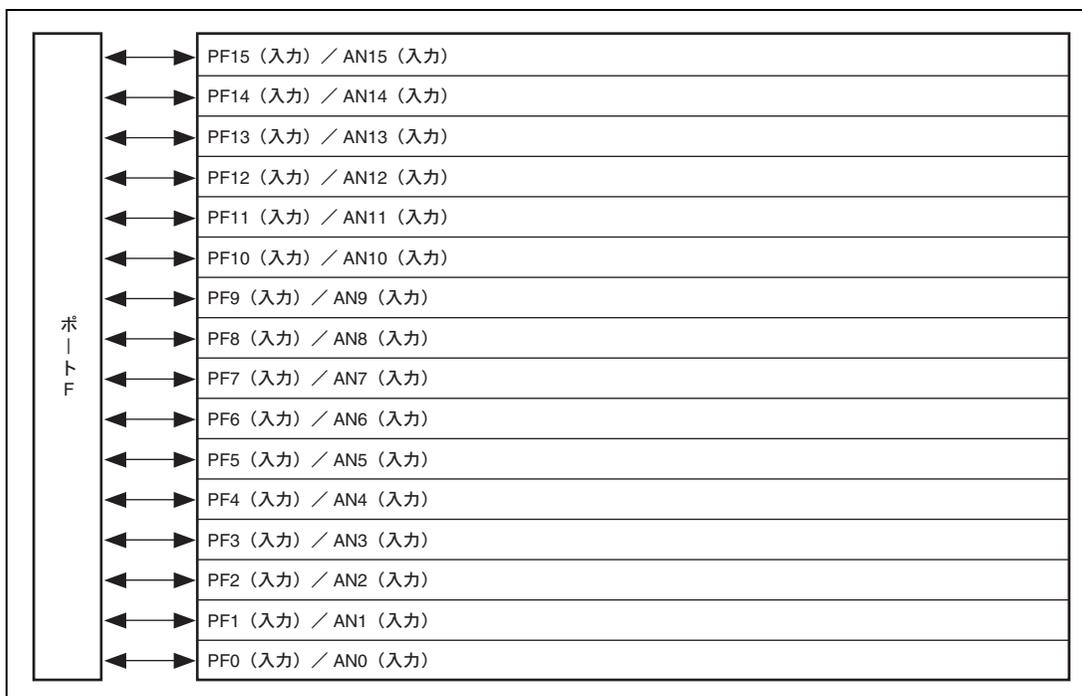


図 21.9 ポート F (SH7132/SH7137 の場合)

21. I/O ポート

21.5.1 レジスタの説明

ポート F は SH7131/SH7136 では 12 ビット、SH7132/SH7137 では 16 ビットの入力ポートです。ポート F には以下のレジスタがあります。このレジスタのアドレスおよび各処理状態によるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 21.9 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
ポート F データレジスタ L	PFDR_L	R	H'xxxx	H'FFFFD382	8, 16

21.5.2 ポート F データレジスタ L (PFDR_L)

PFDR_L は、読み出し専用の 16 ビットのレジスタで、ポート F のデータを格納します。SH7131/SH7136 では、PF15DR~PF8DR ビット、PF3DR~PF0DR ビットは、それぞれ PF15~PF8 端子、PF3~PF0 端子に対応しています（兼用機能については記述を省略）。SH7132/SH7137 では、PF15DR~PF0DR ビットは、それぞれ PF15~PF0 端子に対応しています（兼用機能については記述を省略）。

これらのビットに値を書き込んでも無視され、端子の状態には影響しません。また、これらのビットを読み出すと、ビットの値ではなく端子の状態が直接読み出されます。ただし、A/D 変換器のアナログ入力をサンプリングしている間は 1 が読み出されます。表 21.10 にポート F データレジスタの読み出し/書き込み動作を示します。

• PFDR_L (SH7131/SH7136の場合)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PF15DR	PF14DR	PF13DR	PF12DR	PF11DR	PF10DR	PF9DR	PF8DR	-	-	-	-	PF3DR	PF2DR	PF1DR	PF0DR
初期値:	*	*	*	*	*	*	*	*	0	0	0	0	*	*	*	*
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	PF15DR	端子の状態	R	表 21.10 参照
14	PF14DR	端子の状態	R	
13	PF13DR	端子の状態	R	
12	PF12DR	端子の状態	R	
11	PF11DR	端子の状態	R	
10	PF10DR	端子の状態	R	
9	PF9DR	端子の状態	R	
8	PF8DR	端子の状態	R	
7~4	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
3	PF3DR	端子の状態	R	表 21.10 参照
2	PF2DR	端子の状態	R	
1	PF1DR	端子の状態	R	
0	PF0DR	端子の状態	R	

- PFDR L (SH7132/SH7137の場合)

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	PF15 DR	PF14 DR	PF13 DR	PF12 DR	PF11 DR	PF10 DR	PF9 DR	PF8 DR	PF7 DR	PF6 DR	PF5 DR	PF4 DR	PF3 DR	PF2 DR	PF1 DR	PF0 DR
初期値:	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15	PF15DR	端子の状態	R	表 21.10 参照
14	PF14DR	端子の状態	R	
13	PF13DR	端子の状態	R	
12	PF12DR	端子の状態	R	
11	PF11DR	端子の状態	R	
10	PF10DR	端子の状態	R	
9	PF9DR	端子の状態	R	
8	PF8DR	端子の状態	R	
7	PF7DR	端子の状態	R	
6	PF6DR	端子の状態	R	
5	PF5DR	端子の状態	R	
4	PF4DR	端子の状態	R	
3	PF3DR	端子の状態	R	
2	PF2DR	端子の状態	R	
1	PF1DR	端子の状態	R	
0	PF0DR	端子の状態	R	

表 21.10 ポート F データレジスタ L (PFDR L) の読み出し/書き込み動作

- PFDR Lのビット15~0

端子機能	読み出し	書き込み
汎用入力	端子の状態が読み出される	無視される (端子の状態に影響しない)
ANn 入力	1 が読み出される	無視される (端子の状態に影響しない)

22. フラッシュメモリ

本 LSI は 128KB または 256KB のフラッシュメモリを内蔵しています。フラッシュメモリの特長を以下に示します。

22.1 特長

- LSI起動モードに合わせた2種類のフラッシュメモリマット

内蔵しているフラッシュメモリには、同一アドレス空間に配置される2種類のメモリ空間（以下メモリマットと呼びます）があり、起動時のモード設定により、どちらのメモリマットから起動するかを選択できます。また、起動後もバンク切り替え方式でマットを切り替えることも可能です。

ユーザモードでパワーオンリセット時に起動するユーザマット：128KBまたは256KB

ユーザブートモードでパワーオンリセット時に起動するユーザブートマット：12KB

- 3種類のオンボードプログラミングモードと、1種類のオフボードプログラミングモード

オンボードプログラミングモード：

ブートモード

内蔵SCIインタフェースを使用するプログラムモードで、ユーザマットとユーザブートマットの書き換えができます。本モードでは、ホストと本LSI間のビットレートを自動で合わせることができます。

ユーザプログラムモード

任意のインタフェースで、ユーザマットの書き換えができます。

ユーザブートモード

任意のインタフェースのユーザブートプログラム作成が可能で、ユーザマットの書き換えが可能です。

オフボードプログラミングモード：

ライターモード

PROMライターを用いたライターモードで、ユーザマットとユーザブートマットの書き換えが可能です。

22. フラッシュメモリ

- 内蔵プログラムのダウンロードによる書き込み/消去インタフェース

本LSIでは専用の書き込み/消去プログラムを内蔵しています。このプログラムを内蔵RAMにダウンロードした後、引数パラメータを設定するだけで書き込み/消去が可能です。さらに、ユーザブランチをサポートしています。

ユーザブランチ：

書き込み処理は128バイト単位で実施しますが、書き込みパルス印加、ベリファイ読み出しなどいくつかのステップから構成されています。消去も1分割ブロック単位で実施しますが、いくつかの処理ステップから構成されています。このステップの合間にユーザ処理ルーチンの実行が可能な設定を行うことができ、この設定をユーザブランチ付きと呼びます。

- 内蔵RAMによるフラッシュメモリのエミュレーション機能

フラッシュメモリと内蔵RAMの一部を重ね合わせることで、フラッシュメモリの書き換えをリアルタイムにエミュレートすることができます。

- プロテクトモード

レジスタ設定によるソフトウェアプロテクトと、FWE端子によるハードウェアプロテクトの2種類のモードがあり、フラッシュメモリの書き込み/消去に対するプロテクト状態を設定することができます。

また、書き込み/消去中の暴走などの異常発生を検出した場合、エラープロテクト状態に遷移し、書き込み/消去処理を中断する機能があります。

- 書き込み/消去時間

フラッシュメモリの書き込み時間は、128バイト同時書き込みにて t_{rms} (Typ.)、1バイト当たり換算にて $t_r/128ms$ 、消去時間はブロック当たり t_{es} (Typ.)です。

- 書き換え回数

フラッシュメモリの書き換えは、 N_{wec} まで可能です。

- 書き込み/消去時の動作周波数

書き込み/消去時の動作周波数は最大40MHz (Pφ)です。

22.2 概要

22.2.1 ブロック図

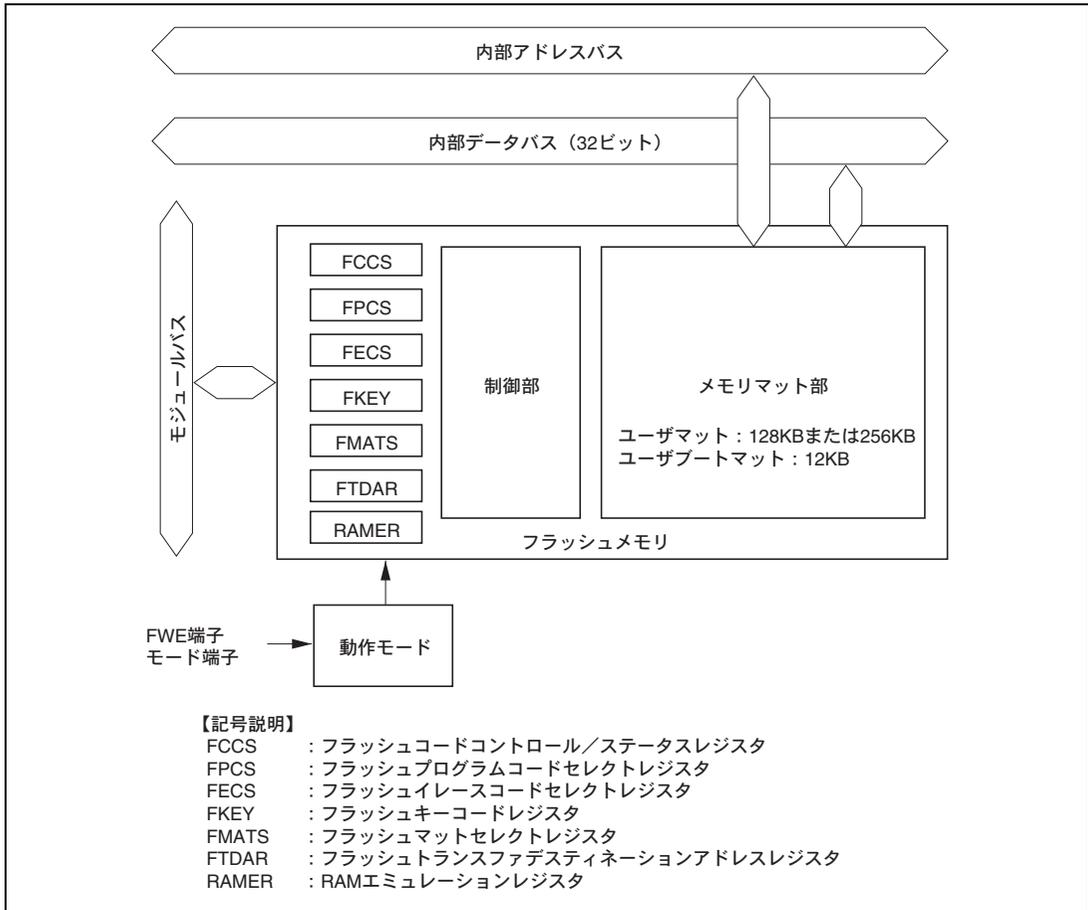


図 22.1 フラッシュメモリのブロック図

22.2.2 動作モード

リセット状態で各モード端子と FWE 端子を設定しリセットリリースすると、マイコンは図 22.2 に示すような各動作モードへ遷移します。各モード端子と FWE 端子の設定は、表 22.1 をご覧ください。

1. ROM無効モードではフラッシュメモリの読み出し／書き込み／消去はできません。
また、書き込み／消去インタフェースレジスタの書き込みはできません。読み出すと常にH00が読み出されます。
2. ユーザモードではフラッシュメモリの読み出しはできますが、書き込み／消去はできません。
3. オンボードでフラッシュメモリの読み出し／書き込み／消去ができるのは、ユーザプログラムモード、ユーザブートモード、ブートモードです。
4. ライタモードでは、PROMライタを利用してフラッシュメモリの読み出し／書き込み／消去を行います。

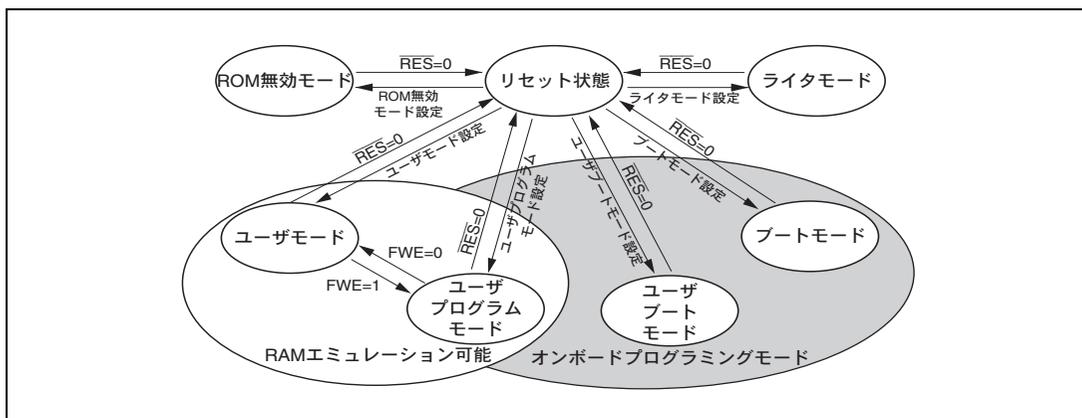


図 22.2 フラッシュメモリに関するモード遷移図

表 22.1 (1) FWE 端子、MD 端子設定と動作モード (SH7131/SH7136 の場合)

端子	リセット 状態	ユーザモード	ユーザプログラ ムモード	ブートモード	ライタ モード
RES	0	1	1	1	専用の PROM ライタの条件 によります
FWE	0/1	0	1	1	
MD1	0/1	1	1	0	

【注】 * SH7131/SH7136 では外部バス拡張モード、およびユーザブートモードはありません。

表 22.1 (2) FWE 端子、MD 端子設定と動作モード (SH7132/SH7137 の場合)

端子	リセット 状態	ROM 無効 モード	ユーザ モード	ユーザプログラ ムモード	ユーザブート モード	ブート モード	ライタ モード
RES	0	1	1	1	1	1	専用の PROM ライタの条件 によります
FWE	0/1	0	0	1	1	1	
MD0	0/1	0* ¹	0/1* ²	0/1* ²	1	0	
MD1	0/1	0	1	1	0	0	

【注】 *1 MD0=0 : 8 ビット幅の外部バス

*2 MD0=0 : 外部バス使用可能、MD0=1 : シングルチップモード (外部バス使用不可)

22.2.3 モード比較

ブートモード、ユーザプログラムモード、ユーザブートモード、ライターモードについての書き込み/消去関連項目の比較表を表 22.2 に示します。

表 22.2 プログラミングモードの比較

	ブートモード	ユーザプログラムモード	ユーザブートモード	ライターモード
書き込み/消去環境	オンボードプログラミング			オフボードプログラミング
書き込み/消去可能マット	ユーザマット ユーザブートマット	ユーザマット	ユーザマット	ユーザマット ユーザブートマット
書き込み/消去制御	コマンド方式	書き込み/消去 インタフェース	書き込み/消去 インタフェース	—
全面消去	○ (自動)	○	○	○ (自動)
ブロック分割消去	○* ¹	○	○	×
書き込みデータ転送	ホストから SCI 経由	任意のデバイス から RAM 経由	任意のデバイス から RAM 経由	ライター経由
ユーザブランチ機能	×	○	○	×
RAM エミュレーション	×	○	×	×
リセットスタート時の起動 マット	組み込みプログラム 格納マット	ユーザマット	ユーザブート マット* ²	組み込みプログラム 格納マット
ユーザモードへの遷移	モード設定変更 & リセット	FWE 設定変更	モード設定変更 & リセット	—

【注】 *¹ いったん全面消去が行われます。その後、特定ブロックの消去を行うことができます。

*² いったん組み込みプログラム格納マットから起動し、フラッシュ関連レジスタのチェックが実行された後、ユーザブートマットのリセットベクタから起動します。

- ユーザブートマットの書き込み/消去は、ブートモードとライターモードでのみ可能です。
- ブートモードでは、いったんユーザマットとユーザブートマットが全面消去されます。その後、コマンド方式でユーザマットまたはユーザブートマットの書き込みができますが、この状態になるまではマット内容の読み出しはできません。
- ユーザブートマットだけ書き込んでユーザマットの書き換えはユーザブートモードで実施する、あるいは、ユーザブートモードは使用しないためユーザマットだけ書き換えるなどの使い方が可能です。
- ユーザブートモードでは、ユーザプログラムモードと異なるモード端子設定で、任意のインタフェースのブート動作を実現できます。

22.2.4 フラッシュメモリ構成

本 LSI のフラッシュメモリは、128KB または 256KB のユーザマットと 12KB のユーザブートマットから構成されています。

ユーザマットとユーザブートマットは先頭アドレスが同じアドレスに割り当てられていますので、2つのマット間でプログラム実行またはデータアクセスがまたがる場合は、FMATS レジスタによるマット切り替えが必要です。

ユーザマット/ユーザブートマットの読み出しは ROM 有効モードであればどのモードでも可能ですが、ユーザブートマットの書き換えはブートモードとライターモードでのみ可能です。

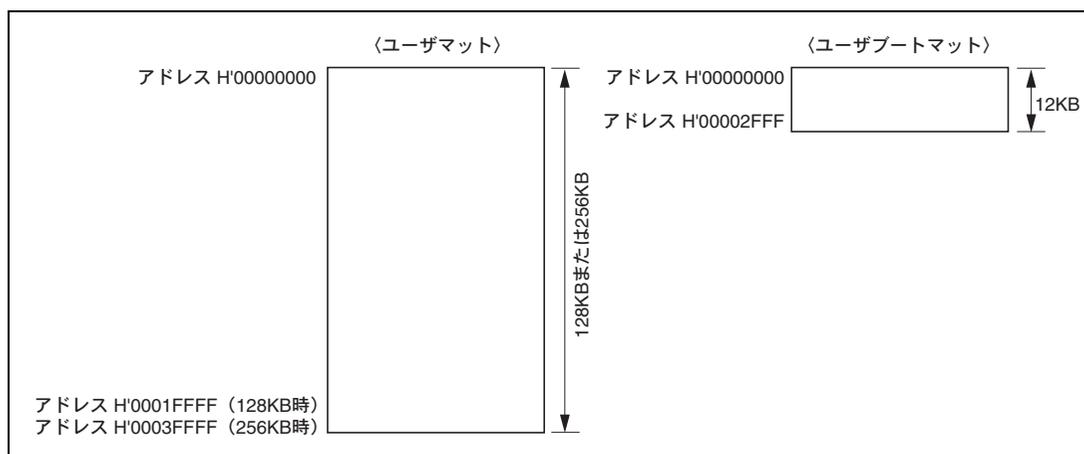


図 22.3 フラッシュメモリ構成図

ユーザマットとユーザブートマットはメモリサイズが異なります。12KB 以上の空間のユーザブートマットをアクセスしないようにしてください。12KB を超えるユーザブートマットを読み出した場合、不定値が読み出されません。

22.2.5 ブロック分割

ユーザマットは、図 22.4 に示すように 64KB（256KB 品では 3 ブロック、128KB 品では 1 ブロック）、32KB（1 ブロック）、4KB（8 ブロック）に分割されています。この分割ブロック単位に消去ができ、消去時に EB0～EB11 の消去ブロック番号で指定します。

4KB 分割の 8 ブロックが RAM エミュレーション可能な領域です。

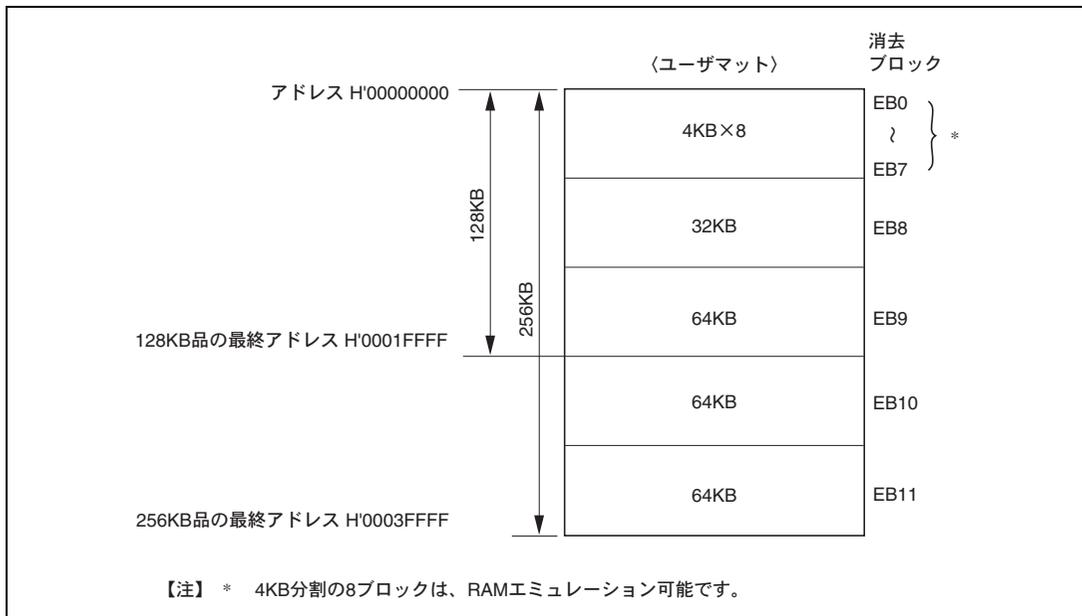


図 22.4 ユーザマットのブロック分割

22.2.6 書き込み/消去インタフェース

書き込み/消去の実行は内蔵されているプログラムを内蔵 RAM 上にダウンロードし、書き込みアドレス/データ、消去ブロックなどをインタフェースレジスタ/パラメータで指定して行います。

ユーザプログラムモード/ユーザブートモードでは、これらの一連の手続きプログラムはユーザで作成していただきます。手順の概要を以下に示します。なお、詳細は「22.5.2 ユーザプログラムモード」で説明します。

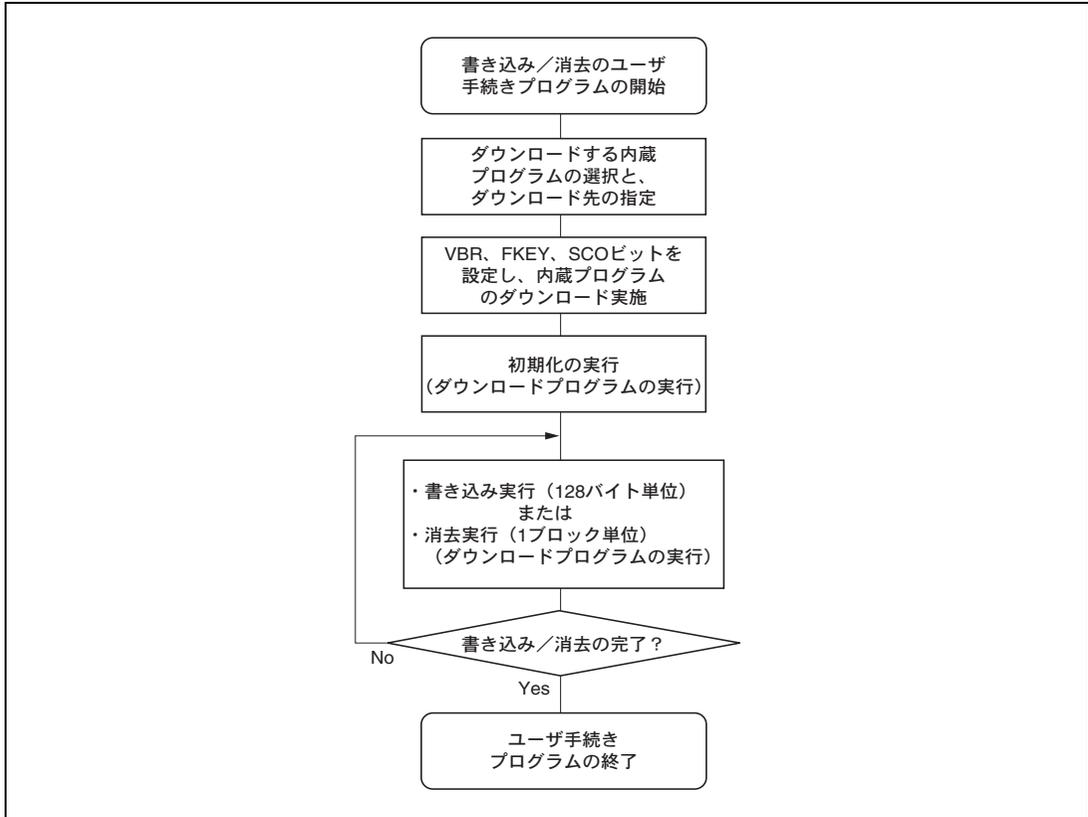


図 22.5 ユーザ手続きプログラムの概要

22. フラッシュメモリ

(1) ダウンロードする内蔵プログラムの選択とダウンロード先の指定

本 LSI には、書き込み関係／消去関係のプログラムが内蔵されており、内蔵 RAM 上へのダウンロードが可能です。ダウンロードする内蔵プログラムの選択は、書き込み／消去インタフェースレジスタの対応ビットをセットすることで行います。また、ダウンロード先のアドレスは FTDAR レジスタで指定することができます。

(2) 内蔵プログラムのダウンロード

内蔵プログラムのダウンロードは、CPU の VBR レジスタを H'84000000 に設定後、書き込み／消去インタフェースレジスタのフラッシュキーコードレジスタ (FKEY) とフラッシュコードコントロール／ステータスレジスタ (FCCS) の SCO ビットの設定を行うことで自動的に行われます。

ダウンロード中はフラッシュメモリマッドが組み込みプログラム格納領域と入れ替わります。また、書き込み／消去時はフラッシュメモリの読み出しはできないため、ダウンロード以降書き込み／消去完了までの一連の手続きプログラムはフラッシュメモリ以外 (内蔵 RAM 上など) で実行するようにしてください。

ダウンロードの結果は、書き込み／消去インタフェースパラメータに戻されますので、正常にダウンロードできたかの確認ができます。

なお、VBR は、ダウンロード終了後には、変更可能です。

(3) 書き込み／消去の初期化

書き込み／消去の実行前に、動作周波数とユーザブランチの設定を行います。ユーザブランチ先は内蔵フラッシュメモリ領域以外かつダウンロードされた内蔵プログラム領域以外としてください。これらの設定は書き込み／消去インタフェースパラメータで行います。

(4) 書き込み／消去の実行

書き込み／消去を実施するためには、FWE 端子をハイレベルに設定しユーザプログラムモードにする必要があります。

書き込みでは書き込みデータ／書き込み先アドレスの指定を 128 バイト単位で行います。

消去では消去ブロックの指定を 1 消去ブロック単位で行います。

これらの指定を書き込み／消去インタフェースパラメータで設定し、内蔵プログラムを起動します。内蔵プログラムは、内蔵 RAM 上の特定アドレスを JSR 命令または BSR 命令でサブルーチンコールすることで実行します。実行結果は、書き込み／消去インタフェースパラメータに戻されます。

フラッシュメモリの書き込みにおいては事前に対象領域が消去されている必要があります。

書き込み／消去処理中の割り込み処理については、制限・注意点があります。詳細は「22.8.2 書き込み／消去手続き実行中の割り込み」をご覧ください。

(5) 引き続き、書き込み／消去を実行する場合

128 バイトの書き込み、1 ブロックの消去で処理が終わらない場合、書き込みアドレス／データ、消去ブロック番号を更新して書き込み／消去を連続して行う必要があります。

ダウンロードした内蔵プログラムは処理終了後も内蔵 RAM 上に残っていますので、引き続き同じ処理を実行する場合はダウンロードと初期化の必要はありません。

22.3 入出力端子

フラッシュメモリは表 22.3 に示す端子により制御されます。

表 22.3 端子構成

名称	端子名	入出力	機能
パワーオンリセット	RES	入力	リセット
フラッシュライトイネーブル	FWE	入力	フラッシュ書き換えのハードウェアプロテクト
モード 1	MD1	入力	本 LSI の動作モードを設定
モード 0*	MD0	入力	本 LSI の動作モードを設定
トランスミットデータ	TXD1 (PA4)	出力	シリアル送信データ出力 (ブートモードで使用)
レシーブデータ	RXD1 (PA3)	入力	シリアル受信データ入力 (ブートモードで使用)

【注】 * SH7131/SH7136 ではモード 0 はありません。

22.4 レジスタの説明

22.4.1 レジスタ一覧

内蔵フラッシュメモリが有効のときのフラッシュメモリをコントロールするレジスタ/パラメータを表 22.4 に示します。

フラッシュメモリのアクセスには読み出しモード/書き込みモードなどいくつかの動作モードがあります。また、メモリマットもユーザマットとユーザブートマットがあり、それぞれの動作モード、マット選択で専用のレジスタ/パラメータが割り当てられています。動作モードと使用レジスタ/パラメータの対応表を表 22.5 に示します。

表 22.4 (1) レジスタ構成

レジスタ名	略称*4	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
フラッシュコードコントロール/ステータスレジスタ	FCCS	R、W*1	H'00*2 H'80*2	H'FFFFCC00	8
フラッシュプログラムコードセレクトレジスタ	FPCS	R/W	H'00	H'FFFFCC01	8
フラッシュイレースコードセレクトレジスタ	FECS	R/W	H'00	H'FFFFCC02	8
フラッシュキーコードレジスタ	FKEY	R/W	H'00	H'FFFFCC04	8
フラッシュマットセレクトレジスタ	FMATS	R/W	H'00*3 H'AA*3	H'FFFFCC05	8
フラッシュトランスファデスティネーションアドレスレジスタ	FTDAR	R/W	H'00	H'FFFFCC06	8
RAM エミュレーションレジスタ	RAMER	R/W	H'0000	H'FFFFFF108	16

22. フラッシュメモリ

- 【注】 *1 SCO ビット以外は、読み出し専用です。SCO ビットは、書き込み専用です（読み出しは、常に 0）。
- *2 FWE 端子にローレベルが入力されているときの FWE ビットの初期値は 0 です。
FWE 端子にハイレベルが入力されているときの FWE ビットの初期値は 1 です。
- *3 ユーザモード、ユーザプログラムモードで起動時の初期値は H'00 です。
ユーザブートモードで起動時の初期値は H'AA です。
- *4 RAMER レジスタを除くレジスタは、バイトアクセスのみ有効です。
RAMER レジスタは、バイト/ワードアクセスともに可能です。

表 22.4 (2) パラメータ構成

パラメータ名	略称	R/W	初期値	割り当て	アクセスサイズ
ダウンロードバスフェイルリザルト	DPFR	R/W	不定	内蔵 RAM*	8、16、32
フラッシュバスフェイルリザルト	FPFR	R/W	不定	CPU の R0	8、16、32
フラッシュマルチパーバスアドレスエリア	FMPAR	R/W	不定	CPU の R5	8、16、32
フラッシュマルチパーバスデータ デスティネーションエリア	FMPDR	R/W	不定	CPU の R4	8、16、32
フラッシュイレースブロックセレクト	FEBS	R/W	不定	CPU の R4	8、16、32
フラッシュプログラムイレース 周波数コントロール	FPEFEQ	R/W	不定	CPU の R4	8、16、32
フラッシュユーザブランチアドレスセット	FUBRA	R/W	不定	CPU の R5	8、16、32

- 【注】 * FTDAR レジスタで指定した内蔵 RAM エリアの先頭アドレスの 1 バイトが有効です。

表 22.5 使用レジスタ/パラメータと対象モード

		ダウン ロード	初期化	書き込み	消去	読み出し	RAM エミュ レーション
書き込み/消去 インタフェース レジスタ	FCCS	○	—	—	—	—	—
	FPCS	○	—	—	—	—	—
	PECS	○	—	—	—	—	—
	FKEY	○	—	○	○	—	—
	FMATS	—	—	○ (*1)	○ (*1)	○ (*2)	—
	FTDAR	○	—	—	—	—	—
書き込み/消去 インタフェース パラメータ	DPFR	○	—	—	—	—	—
	FPFR	—	○	○	○	—	—
	FPEFEQ	—	○	—	—	—	—
	FUBRA	—	○	—	—	—	—
	FMPAR	—	—	○	—	—	—
	FMPDR	—	—	○	—	—	—
	FEBS	—	—	—	○	—	—
RAM エミュレーション	RAMER	—	—	—	—	—	○

- 【注】 *1 ユーザブートモードでの、ユーザマットへの書き込み/消去時に設定が必要です。
- *2 起動モードと読み出し対象マットの組み合わせで設定が必要な場合があります。

22.4.2 書き込み/消去インタフェースレジスタ

書き込み/消去インタフェースレジスタについて説明します。すべて8ビットのレジスタでバイトアクセスのみ可能です。

(1) フラッシュコードコントロール/ステータスレジスタ (FCCS)

FCCS は、FWE 端子状態のモニタ、フラッシュメモリの書き込み/消去実行中のエラー発生モニタ、および内蔵プログラムのダウンロードを要求するビットから構成されています。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	FWE	MAT	-	FLER	-	-	-	SCO
初期値:	1/0	1/0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	(R)/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	FWE	1/0	R	フラッシュライトイネーブルビット FWE ビットは、フラッシュメモリの書き込み/消去をハードウェアプロテクトする FWE 端子に入力されているレベルをモニタするビットです。初期値は、FWE 端子状態により 0 または 1 になります。 0: FWE 端子にローレベルが入力されているとき (ハードウェアプロテクト状態) 1: FWE 端子にハイレベルが入力されているとき
6	MAT	1/0	R	マットビット ユーザマット/ユーザブートマットのどちらが選択されているかを示すビットです。 0: ユーザマットが選択されているとき 1: ユーザブートマットが選択されているとき
5	-	0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

22. フラッシュメモリ

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
4	FLER	0	R	<p>フラッシュメモリエラー</p> <p>フラッシュメモリへの書き込み/消去実行中にエラーが発生したことを示すビットです。FLER=1にセットさせると、フラッシュメモリはエラープロテクト状態に遷移します。</p> <p>なお、FLER=1になった場合は、フラッシュメモリ内部に高電圧が印加されていますので、フラッシュメモリへのダメージを低減するために、通常より長い100μsのリセット入力期間の後にリセットリリースしてください。</p> <p>0: フラッシュメモリは正常に動作しています。フラッシュメモリへの書き込み/消去プロテクト（エラープロテクト）は無効</p> <p>[クリア条件]</p> <p>パワーオンリセットのとき</p> <p>1: フラッシュメモリへの書き込み/消去中にエラーが発生したことを示します。フラッシュメモリへの書き込み/消去プロテクト（エラープロテクト）が有効</p> <p>[セット条件]</p> <p>「22.6.3 エラープロテクト」を参照してください。</p>
3~1	—	すべて0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。</p>

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	SCO	0	(R)/W	<p>ソースプログラムコピーオペレーション</p> <p>内蔵の書き換え/消去プログラムを、内蔵 RAM にダウンロードする要求ビットです。本ビットに 1 を書き込むと、FPCS/FECS レジスタで選択した内蔵プログラムが、FTDAR レジスタで指定された内蔵 RAM の領域に自動的にダウンロードされます。本ビットに 1 を書き込むためには、RAM エミュレーション状態の解除、FKEY レジスタへの H'A5 の書き込み、および内蔵 RAM 上での実行が必要です。本ビットに 1 を書き込んだ直後には、4 個の NOP 命令を必ず実行するようにしてください。</p> <p>ダウンロード中の割り込みについては「22.8.2 書き込み/消去手続き実行中の割り込み」、ダウンロード時間については「22.8.3 その他のご注意」を参照してください。なお、ダウンロード完了時点では本ビットは 0 クリアされているため、本ビットの 1 状態を読み出すことはできません。</p> <p>SCO ビットによるダウンロードは、内蔵プログラム格納領域へのバンク切り替えを伴った特殊な割り込み処理を行いますので、ダウンロード要求 (SCO=1 にする) 前に、VBR の値を H'84000000 に設定してください。VBR の設定を行わないと暴走します。ダウンロード完了が確認できたら、VBR の変更は可能です。また、SCO 機能を使用する場合は、FWE 端子がハイレベルのモードを使用してください。</p> <p>0: 内蔵されている書き込み/消去プログラムの内蔵 RAM へのダウンロードは行いません。</p> <p>[クリア条件]</p> <p>ダウンロードが完了するとクリアされます。</p> <p>1: 内蔵されている書き込み/消去プログラムの内蔵 RAM へのダウンロードリクエストが発生します。</p> <p>[セット条件]</p> <p>以下の条件がすべて満足されている状態で、1 を書き込んだとき</p> <ul style="list-style-type: none"> • FKEY レジスタに H'A5 が書かれていること • 内蔵 RAM 上で実行中であること • RAM エミュレーションモードではないこと (RAMER の RAMS=0 であること)

22. フラッシュメモリ

(2) フラッシュプログラムコードセレクトレジスタ (FPCS)

FPCS は、書き込み関係の内蔵プログラムのダウンロードを選択するレジスタです。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	PPVS
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~1	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
0	PPVS	0	R/W	プログラムパルスシングル 書き込みプログラムを選択します。 0: 内蔵の書き込みプログラムを選択しません。 [クリア条件] 転送が終了するとクリアされます。 1: 内蔵の書き込みプログラムを選択します。

(3) フラッシュイレースコードセレクトレジスタ (FECS)

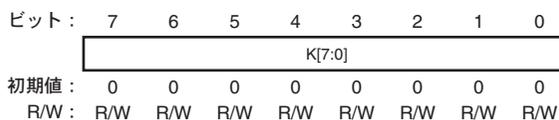
FECS は、消去関係の内蔵プログラムのダウンロードを選択するレジスタです。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	EPVB
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R	R	R	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~1	-	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
0	EPVB	0	R/W	イレースパルスベリファイブロック 消去プログラムを選択します。 0: 内蔵の消去プログラムを選択しません。 [クリア条件] 転送が終了するとクリアされます。 1: 内蔵の消去プログラムを選択します。

(4) フラッシュキーコードレジスタ (FKEY)

FKEY は、内蔵プログラムのダウンロードとフラッシュメモリの書き込み/消去を許可するソフトウェアプロテクトのレジスタです。内蔵プログラムのダウンロード実施のための SCO ビットへの 1 書き込み前、およびダウンロードした書き込み/消去プログラム実行前に、キーコードを書き込まないとそれぞれの処理が実行できません。



ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~0	K[7:0]	すべて0	R/W	<p>キーコード</p> <p>H'A5 を書き込んだ場合にのみ、SCO ビット の書き込みが有効になります。H'A5 以外の値が FKEY レジスタに書かれている場合、SCO ビットに 1 を書き込むことができないため、内蔵 RAM へのダウンロードができません。</p> <p>H'5A を書き込んだ場合のみ、フラッシュメモリの書き込み/消去が可能になります。内蔵の書き込み/消去プログラムを実行しても、H'5A 以外の値が FKEY レジスタに書かれている場合はフラッシュメモリの書き込み/消去はできません。</p> <p>H'A5: SCO ビット の書き込みを許可します。(H'A5 以外では SCO ビット のセットはできません)</p> <p>H'5A: 書き込み/消去を許可します。(H'5A 以外ではソフトウェアプロテクト状態)</p> <p>H'00: 初期値</p>

22. フラッシュメモリ

(5) フラッシュマツトセレクトレジスタ (FMATS)

FMATS は、ユーザマツト/ユーザブツトマツトのどちらを選択するかを指定するレジスタです。

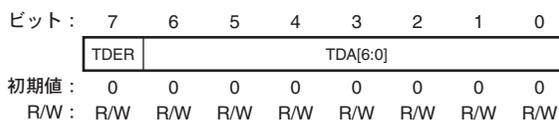
ビット :	7	6	5	4	3	2	1	0
	MS7	MS6	MS5	MS4	MS3	MS2	MS1	MS0
初期値 :	0/1	0	0/1	0	0/1	0	0/1	0
R/W :	R/W							

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	MS7	0/1	R/W	マツトセレクト H'AA 以外の場合はユーザマツト選択状態、H'AA が書かれている状態はユーザブツトマツト選択状態です。内蔵 RAM 上での命令で FMATS に値を書き込むことによりマツト切り替えが発生します。 マツト切り替えは、必ず「22.8.1 ユーザマツトとユーザブツトマツトの切り替え」に従ってください。(ユーザプログラムモードでのユーザブツトマツトの書き換えは、FMATS でユーザブツトマツトを選択してもできません。ユーザブツトマツトの書き換えは、ブツトモードかライタモードで実施してください) H'AA : ユーザブツトマツトを選択します。(H'AA 以外ではユーザマツト選択状態となります) ユーザブツトモードで起動した場合の初期値です。 H'00 : ユーザブツトモード以外で起動した場合の初期値です。(ユーザマツト選択状態です) 【注】 [書き込み可能条件] 内蔵 RAM 上での実行状態であること
6	MS6	0	R/W	
5	MS5	0/1	R/W	
4	MS4	0	R/W	
3	MS3	0/1	R/W	
2	MS2	0	R/W	
1	MS1	0/1	R/W	
0	MS0	0	R/W	

(6) フラッシュトランスファデスティネーションアドレスレジスタ (FTDAR)

FTDAR は、内蔵プログラムのダウンロード先の内蔵 RAM 上のアドレスを指定するレジスタです。

FCCS レジスタの SCO ビットに 1 を書き込む前に、本レジスタの設定を行ってください。初期値は H'00 で、内蔵 RAM のアドレス (H'FFFF9000) を示しています。



ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	TDER	0	R/W	<p>トランスファデスティネーションアドレス設定エラー</p> <p>ビット 6~0 (TDA6~TDA0) で指定するダウンロード先頭アドレス指定にエラーがあった場合、1 がセットされます。アドレス指定のエラー判定は、FCCS レジスタの SCO ビットを 1 にして、ダウンロード処理が実行されたときに、TDA6~TDA0 の値が H'00~H'04 の範囲にあるかどうかを判定します。SCO ビットを 1 に設定する前に、FTDAR レジスタの値を本ビットの値を 0 にすることも含めて、H'00~H'04 の範囲に設定してください。</p> <p>0: TDA6~TDA0 の設定は、正常値</p> <p>1: TDER, TDA6~TDA0 の設定値が H'05~H'FF であり、ダウンロードは中断したことを示します。</p>
6~0	TDA[6:0]	すべて 0	R/W	<p>トランスファデスティネーションアドレス</p> <p>ダウンロード先頭アドレスを指定します。設定可能な値は H'00~H'04 で、2KB 単位で内蔵 RAM 上のダウンロード先頭アドレスを指定できます。</p> <p>H'05~H'7F の値を設定しないでください。この値が設定された場合、ダウンロード処理において、本レジスタのビット 7: TDER を 1 に設定し、内蔵プログラムのダウンロードは実行されません。</p> <p>H'00: ダウンロード先頭アドレスを H'FFFF9000 に設定 H'01: ダウンロード先頭アドレスを H'FFFF9800 に設定 H'02: ダウンロード先頭アドレスを H'FFFFA000 に設定 H'03: ダウンロード先頭アドレスを H'FFFFA800 に設定 H'04: ダウンロード先頭アドレスを H'FFFFB000 に設定 H'05~H'7F: 設定しないでください。設定された場合、ダウンロードにおいてビット 7: TDER が 1 になり、ダウンロード処理は中断されます。</p>

22.4.3 書き込み/消去インタフェースパラメータ

書き込み/消去インタフェースパラメータは、ダウンロードした内蔵プログラムに対して動作周波数、ユーザブランチ先アドレス、書き込みデータの格納場所、書き込み先アドレス、消去ブロックなどの指定および処理結果をやりとりするものです。このパラメータは、CPU の汎用レジスタ（R4、R5 と R0）や内蔵 RAM 領域を使用します。初期値は不定です。

ダウンロードではすべての CPU のレジスタは保存され、初期化、内蔵プログラム実行では、R0 以外の CPU のレジスタが保存されます。R0 は、処理結果の戻り値が記入されます。レジスタの保存やワーク領域としてスタック領域を使用しますので、処理開始においてはスタック領域の確保をお願いします。（使用スタック領域サイズは、最大 128 バイトです）

書き込み/消去インタフェースパラメータは、次の 4 項目で使用します。

1. ダウンロード制御
2. 書き込み/消去実行前の初期化実行
3. 書き込み実行
4. 消去実行

それぞれごとに使用するパラメータは異なります。対応表を表 22.6 に示します。

ここで、FPFR パラメータは初期化処理、書き込み処理、消去処理において処理結果が戻されますが、処理内容によりビットの意味が異なります。各処理ごとの FPFR 説明の部分をご覧ください。

表 22.6 使用パラメータと対象モード

パラメータ名	略称	ダウンロード	初期化	書き込み	消去	R/W	初期値	割り当て
ダウンロードバスフェイルリザルト	DPFR	○	—	—	—	R/W	不定	内蔵 RAM*
フラッシュバスフェイルリザルト	FPFR	—	○	○	○	R/W	不定	CPU の R0
フラッシュプログラムイレース周波数コントロール	FPEFEQ	—	○	—	—	R/W	不定	CPU の R4
フラッシュユーザブランチアドレスセット	FUBRA	—	○	—	—	R/W	不定	CPU の R5
フラッシュマルチパースアドレスエリア	FMPAR	—	—	○	—	R/W	不定	CPU の R5
フラッシュマルチパースデータデスティネーションエリア	FMPDR	—	—	○	—	R/W	不定	CPU の R4
フラッシュイレースブロックセレクト	FEBS	—	—	—	○	R/W	不定	CPU の R4

【注】 * FTDAR レジスタで指定したダウンロード先の先頭アドレス 1 バイト

(1) ダウンロード制御

内蔵プログラムのダウンロードは、SCO ビットを 1 にセットすることで自動的に行われます。ダウンロードされる内蔵 RAM の領域は、FTDAR レジスタで指定した先頭アドレスから 3KB 分の領域です。内蔵 RAM のアドレスマップについては、図 22.10 を参照してください。

ダウンロード制御は先述の書き込み/消去インタフェースレジスタで設定し、戻り値は DPFR パラメータで渡されます。

- ダウンロードパスフェイルリザルトパラメータ (DPFR : FTDARレジスタで指定した内蔵RAMの先頭アドレス1バイト)

ダウンロード結果の戻り値です。ダウンロードが実行できたかどうかは、本パラメータの値で判断してください。SCOビットを1にできたかの確認ができないため、ダウンロード開始前 (SCOビットを1にセットする前) に、FTDARレジスタで指定した内蔵RAMの先頭アドレスの1バイトをダウンロードの戻り値以外 (H'FF など) にして、確実な判断ができるようにしてください。ダウンロード結果のチェック方法については「22.5.2 (2.5)」項もご覧ください。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	SS	FK	SF
初期値:	不定							
R/W:	R/W							

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~3	-	不定	R/W	未使用ビット 値 0 が戻されます。
2	SS	不定	R/W	ソースセレクトエラー検出ビット 1 回の操作では、ダウンロード可能な内蔵プログラムは 1 種類のみ指定できません。2 種類以上の選択を行った場合、選択されていない場合、およびマッピングされていない選択の場合にはエラーとなります。 0 : ダウンロードプログラムの選択は正常 1 : ダウンロードエラー発生 (多重選択または、マッピングされていない選択が行われた)
1	FK	不定	R/W	フラッシュキーレジスタエラー検出ビット FKEY レジスタの値が、H'A5 であるかどうかをチェックした結果を返すビットです。 0 : FKEY レジスタの設定値は正常 (FKEY=H'A5) 1 : FKEY レジスタの設定値エラー (FKEY は H'A5 以外の値)
0	SF	不定	R/W	サクセス/フェイルビット ダウンロードが正常に終了したかどうかを返すビットです。 0 : ダウンロードは正常終了 (エラーなし) 1 : ダウンロードが異常終了 (エラーが発生している)

22. フラッシュメモリ

(2) 書き込み/消去の初期化

ダウンロードされる書き込み/消去の内蔵プログラムには、初期化プログラムも含まれています。

書き込み/消去では決められた時間幅のウェイトループを CPU 命令で構成しています。このため、CPU の動作周波数を設定する必要があります。また、ユーザブランチ機能をサポートしていますので、ユーザブランチ先アドレスの設定も必要です。

これらの設定をダウンロードした書き込み/消去プログラムのパラメータとして設定するのが初期化プログラムです。

- フラッシュプログラムイレース周波数コントロールパラメータ (FPEFEQ : CPUの汎用レジスタR4)

CPUの動作周波数を設定するパラメータです。

本LSIの動作周波数範囲は、「26.3.1 クロックタイミング」をご覧ください。

ビット :	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															
ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	F15	F14	F13	F12	F11	F10	F9	F8	F7	F6	F5	F4	F3	F2	F1	F0
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~16	—	不定	R/W	未使用ビット 値 0 を設定してください。
15~0	F15~F0	不定	R/W	周波数設定ビット CPUの動作周波数を設定します。設定値は以下のように算出してください。 <ol style="list-style-type: none"> 1. MHz 単位で表現した動作周波数を小数点第 3 位で四捨五入し、小数点第 2 位までとする。 2. 100 倍した値を 2 進数に変換し、FPEFEQ パラメータ (汎用レジスタ R4) に書き込む。具体例として、CPU の動作周波数が 28.882MHz の場合には、以下のようになります。 3. 28.882 の小数点第 3 位を四捨五入し、28.88。 4. $28.88 \times 100 = 2888$ を 2 進数変換し、B'0000、B'1011、B'0100、B'1000 (H'0B48) を R4 に設定。

- フラッシュユーザブランチアドレスセットパラメータ (FUBRA : CPUの汎用レジスタR5)

ユーザブランチ先のアドレスを設定するパラメータです。書き込み/消去実行時のある決まった処理単位ごとに、設定したユーザプログラムを実行することができます。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	UA31	UA30	UA29	UA28	UA27	UA26	UA25	UA24	UA23	UA22	UA21	UA20	UA19	UA18	UA17	UA16
初期値:	不定															
R/W:	R/W															

ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	UA15	UA14	UA13	UA12	UA11	UA10	UA9	UA8	UA7	UA6	UA5	UA4	UA3	UA2	UA1	UA0
初期値:	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	UA31~ UA0	不定	R/W	<p>ユーザブランチ先アドレス</p> <p>ユーザブランチが必要ない場合には、H'00000000 を設定してください。ユーザブランチ先は、内蔵フラッシュメモリ以外または内蔵プログラムが転送されているRAM領域以外または外部バス空間としてください。実行コードのない領域にブランチして暴走しないように注意し、内蔵プログラムのダウンロード領域やスタック領域を破壊しないようにしてください。暴走やダウンロード領域/スタック領域の破壊が発生した場合フラッシュメモリの値の保証ができません。ユーザブランチ先の処理では、内蔵プログラムのダウンロード、初期化、書き込み/消去プログラムを起動しないでください。ユーザブランチ先から復帰時の書き込み/消去の保証ができません。また、すでに準備していた書き込みデータを書き換えないでください。</p> <p>汎用レジスタ R8 から R15 は保存してください。汎用レジスタ R0 から R7 は保存せずに使うことができます。</p> <p>さらに、ユーザブランチ先の処理で書き込み/消去インタフェースレジスタの書き換えや、RAM エミュレーションモードへの遷移を行わないでください。</p> <p>ユーザブランチ処理終了後は、RTS 命令で書き込み/消去プログラムに戻ってください。</p> <p>ユーザブランチ処理の実行間隔については「22.8.3 (2) ユーザブランチ処理の間隔」をご覧ください。</p>

22. フラッシュメモリ

- フラッシュバスフェイルリザルトパラメータ (FPFR : CPUの汎用レジスタR0)

ここでは初期化処理結果の戻り値としてのFPFRについて説明します。

ビット :	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															
ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	BR	FQ	SF
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~3	-	不定	R/W	未使用ビット 値0が戻されます。
2	BR	不定	R/W	ユーザブランチエラー検出ビット 指定されたユーザブランチ先アドレスが、ダウンロードされている書き込み／消去関係プログラムの格納領域以外であるかをチェックした結果を戻します。 0 : ユーザブランチアドレス設定は正常値 1 : ユーザブランチアドレス設定が異常値
1	FQ	不定	R/W	周波数エラー検出ビット 指定された CPU 動作周波数が、サポートしている動作周波数の範囲にあるかをチェックした結果を戻します。 0 : 動作周波数の設定は正常値 1 : 動作周波数の設定が異常値
0	SF	不定	R/W	サクセス／フェイルビット 初期化が正常に終了したかどうかを戻すビットです。 0 : 初期化は正常終了 (エラーなし) 1 : 初期化が異常終了 (エラーが発生している)

(3) 書き込み実行

フラッシュメモリへの書き込み実行においては、ユーザマット上の書き込み先アドレスと書き込みデータをダウンロードした書き込みプログラムに渡す必要があります。

1. ユーザマット上の書き込み先の先頭アドレスを汎用レジスタR5に設定してください。このパラメータをFMPAR（フラッシュマルチパーバスアドレスエリアパラメータ）と呼びます。
書き込みデータは常に128バイト単位ですので、ユーザマット上の書き込み先頭アドレスの境界はアドレスの下位8ビット（A7～A0）が、H'00またはH'80のいずれかとしてください。
2. ユーザマットへの書き込みデータを連続領域に準備してください。書き込みデータはCPUのMOV.B命令でアクセス可能な連続空間で、内蔵フラッシュメモリ空間以外としてください。
書き込みたいデータが128バイトに満たない場合でも、ダミーコード（H'FF）を埋め込んで128バイトの書き込みデータを準備してください。
準備した書き込みデータが格納されている領域の先頭アドレスを、汎用レジスタR4に設定してください。このパラメータをFMPDR（フラッシュマルチパーバスデータデスティネーションエリアパラメータ）と呼びます。

書き込み処理のための手続きの詳細については、「22.5.2 ユーザプログラムモード」で述べます。

- フラッシュマルチパーバスアドレスエリアパラメータ（FMPAR：CPUの汎用レジスタR5）

ユーザマット上の書き込み先の先頭アドレスを設定します。

フラッシュメモリ空間以外のアドレスが設定されている場合、エラーとなります。

また、書き込み先の先頭アドレスは128バイト境界である必要があります。この境界条件になっていない場合も、エラーとなります。これらのエラーはFPPRパラメータのビット1：WAビットに反映されます。

ビット：	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	MOA31	MOA30	MOA29	MOA28	MOA27	MOA26	MOA25	MOA24	MOA23	MOA22	MOA21	MOA20	MOA19	MOA18	MOA17	MOA16
初期値：	不定															
R/W：	R/W															
ビット：	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	MOA15	MOA14	MOA13	MOA12	MOA11	MOA10	MOA9	MOA8	MOA7	MOA6	MOA5	MOA4	MOA3	MOA2	MOA1	MOA0
初期値：	不定															
R/W：	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31～0	MOA31～MOA0	不定	R/W	MOA31～MOA0 ユーザマット上の書き込み先の先頭アドレスを格納します。ここで指定されたユーザマットの先頭アドレスから連続128バイトの書き込みが行われます。よって、指定する書き込み先の先頭アドレスは128バイト境界となり、MOA6～MOA0は常に0になります。

22. フラッシュメモリ

- フラッシュマルチパースデータデスティネーションエリアパラメータ (FMPDR : CPUの汎用レジスタR4)
ユーザマットに書き込むデータが格納されている領域の先頭アドレスを設定します。書き込みデータの格納先がフラッシュメモリ内の場合には、エラーとなります。このエラーは、FPFRパラメータのビット2 : WDビットに反映されます。

ビット :	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	MOD31	MOD30	MOD29	MOD28	MOD27	MOD26	MOD25	MOD24	MOD23	MOD22	MOD21	MOD20	MOD19	MOD18	MOD17	MOD16
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															
ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	MOD15	MOD14	MOD13	MOD12	MOD11	MOD10	MOD9	MOD8	MOD7	MOD6	MOD5	MOD4	MOD3	MOD2	MOD1	MOD0
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~0	MOD31~MOD0	不定	R/W	MOD31~MOD0 ユーザマットへの書き込みデータが格納されている領域の先頭アドレスを格納します。ここで指定された先頭アドレスから連続 128 バイトのデータが、ユーザマットに書き込まれます。

- フラッシュパスフェイルリザルトパラメータ (FPFR : CPUの汎用レジスタR0)

ここでは書き込み処理結果の戻り値としてのFPFRについて説明します。

ビット :	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															
ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	MD	EE	FK	-	WD	WA	SF
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~7	-	不定	R/W	未使用ビット 値 0 が戻されます。

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
6	MD	不定	R/W	書き込みモード関連設定エラー検出ビット FWE 端子への入力値がハイレベルであることと、エラープロテクト状態でないことのチェック結果を返します。 FWE 端子がローレベルであったり、エラープロテクト状態になっている場合、1が書き込まれます。これらの状態は、FCCS レジスタのビット7: FWE や、ビット4: FLER の各ビットで確認できます。なお、エラープロテクト状態への遷移条件につきましては、「22.6.3 エラープロテクト」を参照してください。 0: FWE、FLER 状態は正常 (FWE=1、FLER=0) 1: FWE=0、または FLER=1 であり、書き込みできない状態
5	EE	不定	R/W	書き込み実行時エラー検出ビット ユーザマットが消去されていないために、指定データを書き込めなかったり、ユーザランチ処理から戻った時点で、フラッシュ関連レジスタの一部が書き換えられている場合に、本ビットには1が返されます。これらが原因で、本ビットが1になった場合、ユーザマットは途中で書き換えられている可能性が高いため、エラーになる原因を取り除いた後、消去から実施しなおしてください。また、FMATS レジスタの値がH'AA となっており、ユーザブートマット選択状態のときに書き込みを実施しても、書き込み実行時エラーとなります。この場合は、ユーザマット/ユーザブートマットともに、書き換えられてはいません。 ユーザブートマットの書き込みは、ブートモードまたはライタモードで実施してください。 0: 書き込み処理は正常終了 1: 書き込み処理が異常終了 (書き込み結果は保証できない)
4	FK	不定	R/W	フラッシュキーレジスタエラー検出ビット 書き込み処理開始前に FKEY レジスタの値をチェックした結果を戻します。 0: FKEY レジスタの設定値は正常 (FKEY=H'5A) 1: FKEY レジスタの設定値エラー (FKEY は H'5A 以外の値)
3	—	不定	R/W	未使用ビット 値0が戻されます。
2	WD	不定	R/W	ライトデータアドレスエラー検出ビット 書き込みデータの格納先の先頭アドレスとして、フラッシュメモリ領域のアドレスが指定された場合にはエラーとなります。 0: 書き込みデータアドレス設定は正常値 1: 書き込みデータアドレス設定が異常値
1	WA	不定	R/W	ライトアドレスエラー検出ビット 書き込み先の先頭アドレスとして、以下が指定された場合にはエラーとなります。 • フラッシュメモリの領域以外が書き込み先アドレスとして指定された場合 • 指定されたアドレスが、128 バイト境界でない (A6~A0 が0でない) 場合 0: 書き込み先アドレスの設定は正常値 1: 書き込み先アドレスの設定が異常値

22. フラッシュメモリ

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
0	SF	不定	R/W	サクセス/フェイルビット 書き込み処理が正常に終了したかどうかを戻すビットです。 0: 正常終了 (エラーなし) 1: 異常終了 (エラーが発生している)

(4) 消去実行

フラッシュメモリの消去実行においては、ユーザマット上の消去ブロック番号をダウンロードした消去プログラムに渡すことが必要です。これを、FEBS パラメータ (汎用レジスタ R4) に設定します。

0~15 のブロック番号から 1 ブロックを指定します。

消去処理のための手続きの詳細については、「22.5.2 ユーザプログラムモード」で述べます。

- フラッシュイレースブロックセレクトパラメータ (FEBS : CPUの汎用レジスタR4)

消去ブロック番号を指定します。複数のブロック番号の指定はできません。

ビット:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定								
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W								
ビット:	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	EBS[7:0]							
初期値:	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定	不定								
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W								

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~8	—	不定	R/W	未使用ビット 値 0 を設定してください。
7~0	EBS[7:0]	不定	R/W	<ul style="list-style-type: none"> フラッシュメモリが 256KB の場合 0~11 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、11 は EB11 ブロックに対応します。0~11 (H'00~H'0B) 以外の設定ではエラーになります。 フラッシュメモリが 128KB の場合 0~9 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、9 は EB9 ブロックに対応します。0~9 (H'00~H'09) 以外の設定ではエラーになります。

- フラッシュバスフェイルリザルトパラメータ (FPFR : CPUの汎用レジスタR0)

ここでは消去処理結果の戻り値としてのFPFRについて説明します。

ビット :	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															
ビット :	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	MD	EE	FK	EB	-	-	SF
初期値 :	不定															
R/W :	R/W															

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
31~7	-	不定	R/W	未使用ビット 値0が戻されます。
6	MD	不定	R/W	消去モード関連設定エラー検出ビット FWE 端子への入力値がハイレベルであることと、エラープロテクト状態でないことのチェック結果を返します。FWE 端子がローレベルであったり、エラープロテクト状態になっている場合、1が書き込まれます。これらの状態は、FCCS レジスタのビット7 : FWE や、ビット4 : FLER の各ビットで確認できます。 なお、エラープロテクト状態への遷移条件につきましては、「22.6.3 エラープロテクト」を参照してください。 0 : FWE、FLER 状態は正常 (FWE=1、FLER=0) 1 : FWE=0、または FLER=1 であり、消去できない状態
5	EE	不定	R/W	消去実行時エラー検出ビット ユーザマットの消去ができなかったり、ユーザブランチ処理から戻った時点で、フラッシュ関連レジスタの一部が書き換えられている場合に、本ビットには1が返されます。これらが原因で、本ビットが1になった場合、ユーザマットは途中まで消去されている可能性が高いため、エラーになる原因を取り除いた後、再度消去を実施しなおしてください。 また、FMATS レジスタの値が H'AA となっており、ユーザブートマット選択状態のときに消去を実施しても、消去実行時エラーとなります。この場合は、ユーザマット/ユーザブートマットともに、消去されてはなりません。ユーザブートマットの消去は、ブートモードまたはライターモードで実施してください。 0 : 消去処理は正常終了 1 : 消去処理が異常終了 (消去結果は保証できない)
4	FK	不定	R/W	フラッシュキーマスターレジスタエラー検出ビット 消去処理開始前に FKEY レジスタの値をチェックした結果を返します。 0 : FKEY レジスタの設定値は正常 (FKEY=H'5A) 1 : FKEY レジスタの設定値エラー (FKEY は H'5A 以外の値)

22. フラッシュメモリ

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
3	EB	不定	R/W	イレースブロックセレクトエラー検出ビット 指定された消去ブロック番号が、ユーザマットのブロック範囲内であるかのチェック結果です。 0：消去ブロック番号の設定は正常値 1：消去ブロック番号の設定が異常値
2、1	—	不定	R/W	未使用ビット 値0が戻されます。
0	SF	不定	R/W	サクセス/フェイルビット 消去処理が正常に終了したかどうかを戻すビットです。 0：正常終了（エラーなし） 1：異常終了（エラーが発生している）

22.4.4 RAM エミュレーションレジスタ (RAMER)

RAMER は、ユーザマットのリアルタイムな書き換えをエミュレートするときに、内蔵 RAM の一部と重ね合わせるユーザマットのエリアを設定するレジスタです。RAM エミュレーションはユーザモード、ユーザプログラムモードで行ってください。

ユーザマットエリアの分割法は、表 22.7 を参照してください。なお、エミュレーション機能を確実に動作させるために、本レジスタの書き換え直後に RAM エミュレーションの対象マットをアクセスしないでください。直後にアクセスした場合には正常なアクセスは保証されません。

ビット：	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	RAMS	RAM[2:0]		
初期値：	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W：	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
15~4	—	すべて0	R	リザーブビット 読み出すと常に0が読み出されます。書き込む値も常に0にしてください。
3	RAMS	0	R/W	RAM セレクト RAM によるユーザマットのエミュレーション選択/非選択を設定するビットです。RAMS=1 のときは、ユーザマット全ブロックが書き込み/消去プロテクト状態となります。 0：エミュレーション非選択 ユーザマット全ブロックの書き込み/消去プロテクト無効 1：エミュレーション選択 ユーザマット全ブロックの書き込み/消去プロテクト有効
2~0	RAM[2:0]	000	R/W	ユーザマットエリア選択 ビット3とともに使用し、内蔵 RAM と重ね合わせるユーザマットのエリアを選択します。（表 22.7 参照）

表 22.7 RAM エリアとユーザマットエリアの重ね合わせ

RAM エリア	ブロック名	RAMS	RAM2	RAM1	RAM0
H'FFFA000~H'FFFAFFF	RAM エリア (4KB)	0	x	x	x
H'00000000~H'00000FFF	EB0 (4KB)	1	0	0	0
H'00001000~H'00001FFF	EB1 (4KB)	1	0	0	1
H'00002000~H'00002FFF	EB2 (4KB)	1	0	1	0
H'00003000~H'00003FFF	EB3 (4KB)	1	0	1	1
H'00004000~H'00004FFF	EB4 (4KB)	1	1	0	0
H'00005000~H'00005FFF	EB5 (4KB)	1	1	0	1
H'00006000~H'00006FFF	EB6 (4KB)	1	1	1	0
H'00007000~H'00007FFF	EB7 (4KB)	1	1	1	1

【注】 x : Don't care

22.5 オンボードプログラミングモード

オンボードプログラミングモードに端子を設定しリセットスタートすると、内蔵フラッシュメモリへの書き込み/消去を行うことができるオンボードプログラミング状態へ遷移します。オンボードプログラミングモードにはユーザプログラムモードとユーザブートモード、ブートモードの3種類の動作モードがあります。

各モードへ遷移する端子の設定方法は、表 22.1 をご覧ください。また、フラッシュメモリに対する各モードへの状態遷移図は図 22.2 を参照してください。

22.5.1 ブートモード

ブートモードは、内蔵の SCI を使用してホストから制御コマンドや書き込みデータを送信する方式でユーザマットやユーザブートマットへの書き込み/消去を実行するモードです。ホスト上に制御コマンドを送信するためのツールと書き込みデータを準備しておく必要があります。使用する SCI 通信モードは調歩同期式モードに設定されています。本 LSI の端子をブートモードに設定後、リセットスタートするとあらかじめマイコン内部に組み込まれているブートプログラムを起動し、SCI ビットレートの自動調整実施後、制御コマンド方式でホストとの通信を行います。

図 22.6 にブートモード時のシステム構成図を示します。なお、ブートモードの端子設定は表 22.1 をご覧ください。ブートモードでの NMI およびその他の割り込みは無視されますが、発生させないようにしてください。

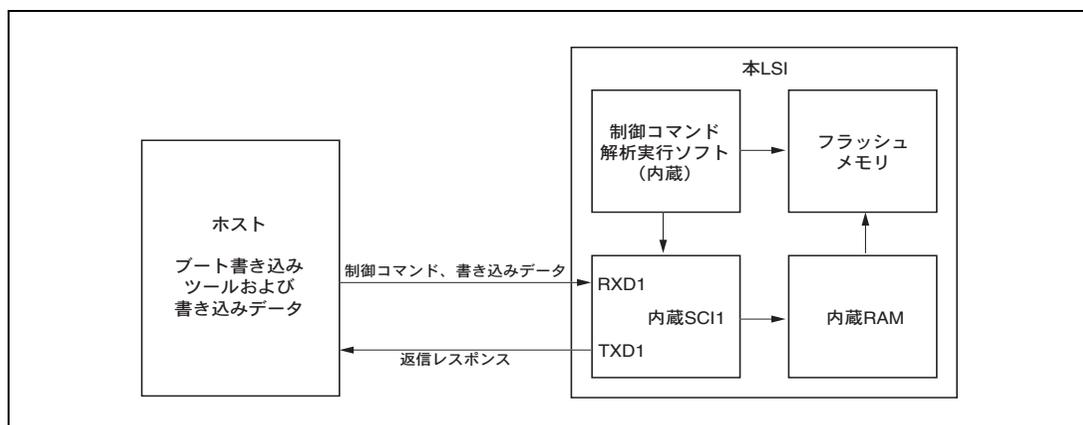


図 22.6 ブートモード時のシステム構成図

(1) ホストの SCI インタフェース設定

ブートモードが起動すると、本 LSI はホストより連続送信される調歩同期式 SCI 通信のデータ (H'00) の Low 期間を測定します。このときの SCI 送信/受信フォーマットは「8 ビットデータ、1 ストップビット、パリティなし」に設定してください。本 LSI は、測定した Low 期間よりホストの送信するビットレートを計算し、ビット調整終了合図 (H'00 を 1 バイト) をホストへ送信します。ホストは、この調整終了合図 (H'00) を正常に受信したことを確認し、本 LSI へ H'55 を 1 バイト送信してください。受信が正常に行われなかった場合は、再度ブートモードを起動し (リセット)、上述の操作を行ってください。ホストが送信するビットレート、および本 LSI のシステムクロックの周波数によってホストと本 LSI のビットレートに誤差が生じます。正常に SCI を動作させるために、ホストの転送ビットレートを 9,600bps または 19,200bps に設定してください。

ホストの転送ビットレートと本 LSI のビットレートの自動合わせ込みが可能なシステムクロックの周波数を表 22.8 に示します。このシステムクロックの範囲内でブートモードを起動してください。なお、ブートモードでは、各内部クロックの分周率が×1/3 倍の設定はサポートしていません。



図 22.7 SCI ビットレートの自動合わせ込み動作

表 22.8 本 LSI の自動合わせ込みが可能なシステムクロックの周波数

ホストのビットレート	本 LSI のビットレートの自動合わせ込みが可能な 周辺クロック (Pφ) の周波数
9,600bps	10~40MHz
19,200bps	10~40MHz

【注】 ブートモードでは、各内部クロックの分周率が×1/3 倍の設定はサポートしていません。

(2) 状態遷移図

ブートモード起動後の状態遷移図の概要を図 22.8 に示します。ブートモードについての詳細は、「22.9.1 ブートモードの標準シリアル通信インタフェース仕様」を参照してください。

1. ビットレート合わせ込み

ブートモード起動後、ホストとのSCIインタフェースのビットレート合わせ込みを行います。

2. 問い合わせ選択コマンド待ち

ユーザマットサイズ、ユーザマット構成、マット先頭アドレス、サポート情報などの問い合わせに対して、必要情報をホストに送信します。

3. 全ユーザマットおよびユーザブートマットの自動消去

問い合わせ選択が完了し、書き込み消去ステータス遷移コマンドを送信すると、すべてのユーザマットとユーザブートマットを自動消去します。

4. 書き込み/消去コマンド待ち

- 「書き込み選択コマンド」を受信すると、書き込みデータ待ち状態に遷移します。書き込みコマンドに続けて書き込み先頭アドレス、書き込みデータを送信してください。書き込み終了時は、書き込み先頭アドレスをH'FFFFFFFと設定して送信してください。これにより書き込みデータ待ち状態から、書き込み/消去コマンド待ち状態に戻ります。
- 「消去選択コマンド」を受信すると、消去ブロックデータ待ち状態に遷移します。消去コマンドに続けて消去ブロック番号を送信してください。消去終了時は、消去ブロック番号をH'FFと設定して送信してください。これにより消去ブロックデータ待ち状態から、書き込み/消去コマンド待ち状態に戻ります。なお、消去の実行はブートモードでいったん書き込んだ後に、リセットスタートせずに特定のブロックのみを書き換える場合に使用してください。1回の操作で書き込みができる場合には、書き込み/消去/他コマンド待ち状態に遷移する前に全ブロックの消去が行われていますので、本消去操作は必要ありません。
- 書き込み/消去以外に、ユーザマット/ユーザブートマットのサムチェック、ユーザマット/ユーザブートマットのブランクチェック（消去チェック）、ユーザマット/ユーザブートマットのメモリリード、および現在のステータス情報の取得のコマンドがあります。

ユーザマット/ユーザブートマットのメモリ読み出しは、すべてのユーザマット/ユーザブートマットを自動消去した後に書き込んだデータについての読み出ししかできませんのでご注意ください。

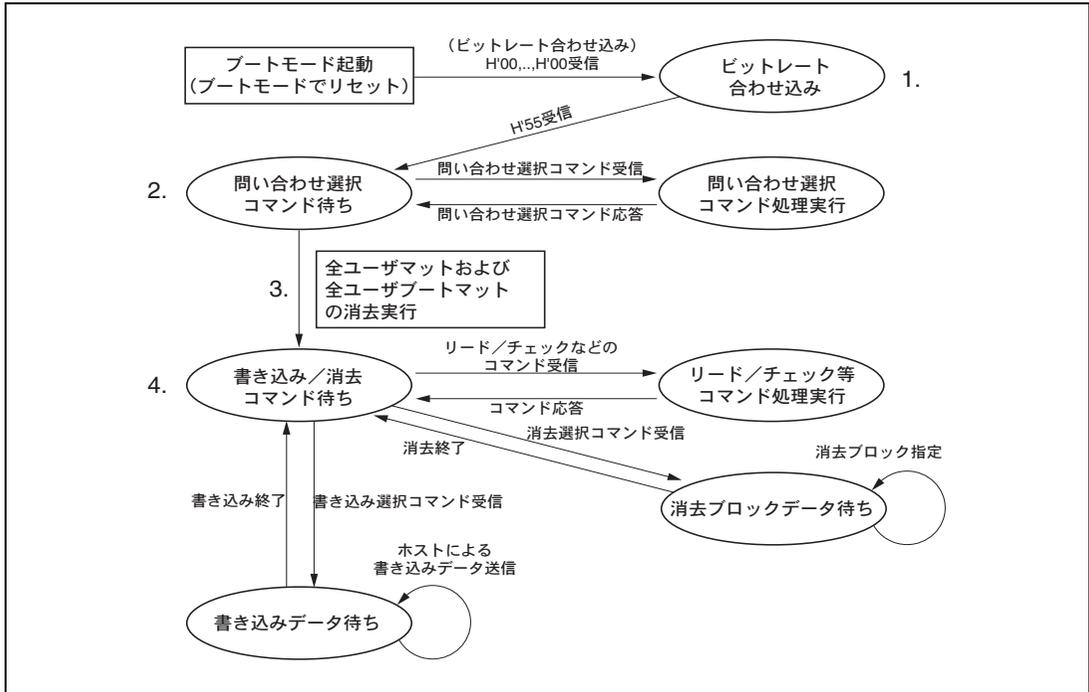


図 22.8 ブートモードの状態遷移の概略図

22.5.2 ユーザプログラムモード

ユーザプログラムモードでは、ユーザマットの書き込み／消去ができます。（ユーザブートマットの書き込み／消去はできません。）

あらかじめマイコン内に内蔵されているプログラムをダウンロードして書き込み／消去を実施します。

概略フローを図 22.9 に示します。

なお、書き込み／消去処理中はフラッシュメモリ内部には高電圧が印加されていますので、書き込み／消去処理中にはリセットへの遷移は行わないようにしてください。フラッシュメモリにダメージを与え破壊する可能性があります。誤って、リセットしてしまった場合は、100 μ s の通常より長いリセット入力期間のあとにリセットリリースしてください。

書き込み手順につきましては、後述「(2) ユーザプログラムモードでの書き込み手順」を、消去手順につきましては「(3) ユーザプログラムモードでの消去手順」をご覧ください。

また、FTDAR レジスタを使用して、書き込み／消去プログラムを別々の内蔵 RAM 領域にダウンロードして、消去と書き込みを繰り返す処理についての概略を「(4) ユーザプログラムモードでの消去／書き込み手順」で説明します。

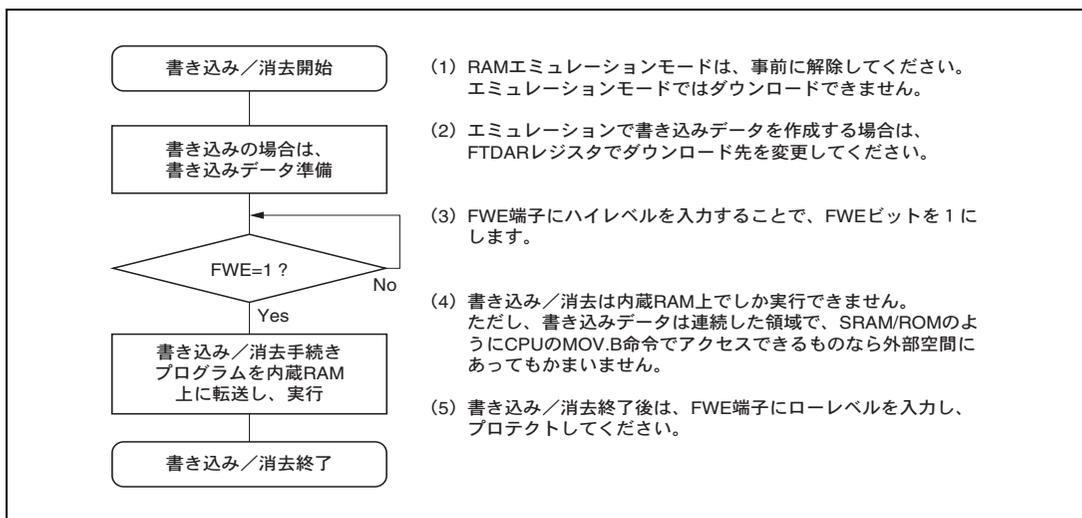


図 22.9 書き込み／消去概略フロー

(1) 書き込み/消去実行時の内蔵 RAM のアドレスマップ

ダウンロードの要求、書き込み/消去の手順、結果の判定などのユーザで作成してもらう手続きプログラムの一部は必ず内蔵 RAM 上で実行する必要があります。また、ダウンロードされる内蔵プログラムはすべて内蔵 RAM 上に存在します。これらが重複する事のないように、内蔵 RAM 上の領域管理に気を付けてください。

図 22.10 にダウンロードされるプログラムの領域を示します。

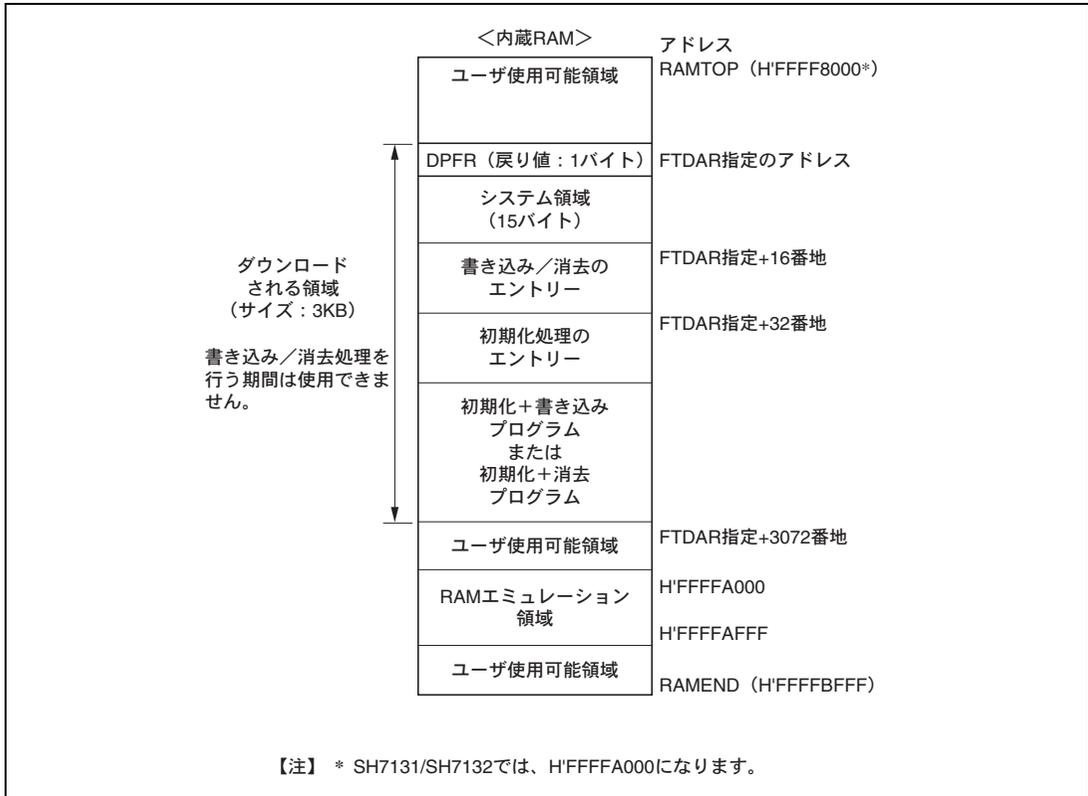


図 22.10 ダウンロード後の内蔵 RAM マップ

22. フラッシュメモリ

(2) ユーザプログラムモードでの書き込み手順

ダウンロード、初期化、書き込みの手順を図 22.11 に示します。

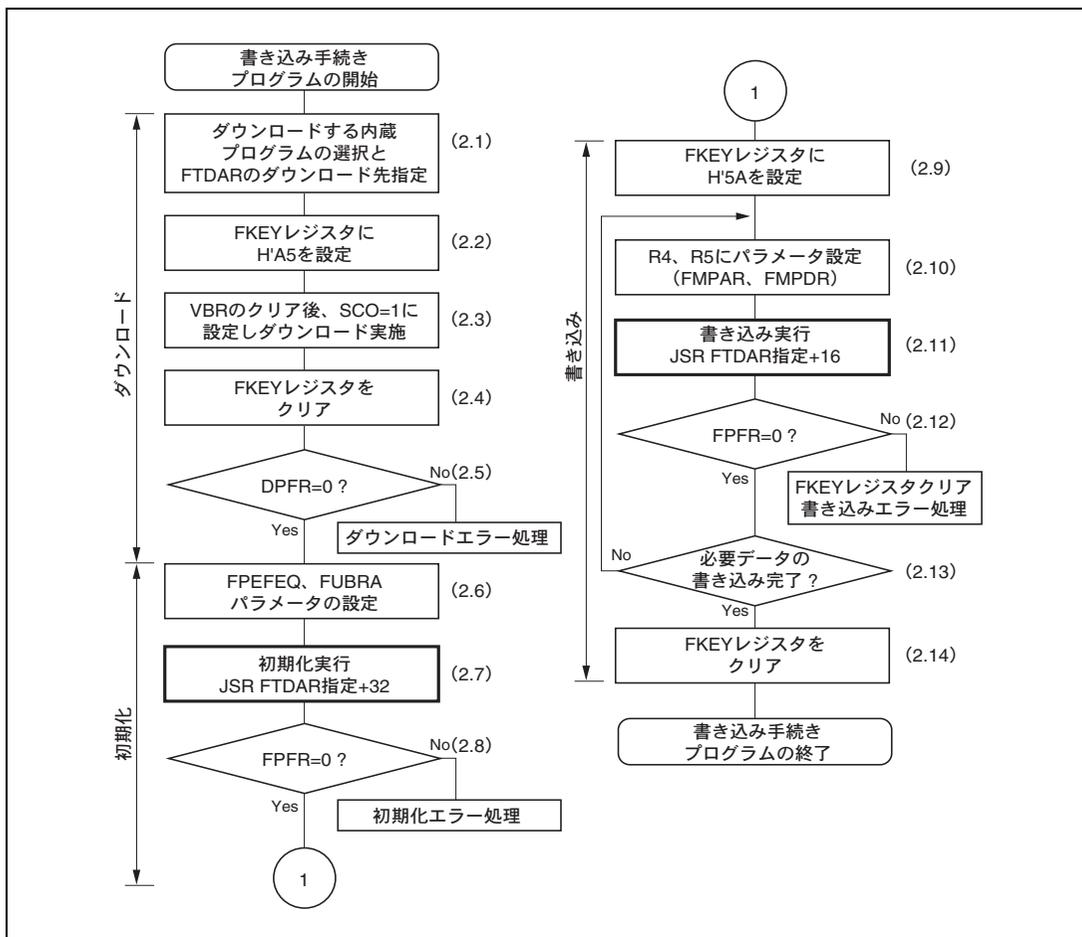


図 22.11 書き込み手順

書き込み手順の詳細を説明します。手続きプログラムは、書き込み対象のフラッシュメモリ以外で実行してください。特に、ダウンロードのために FCCS レジスタの SCO ビットを 1 に設定する部分は、必ず内蔵 RAM 上で実行するようにしてください。また、周波数制御レジスタ (FRQCR) による内部クロック (Iφ)、バスクロック (Bφ)、周辺クロック (Pφ) の分周率の設定は、すべて 1/4 (初期値) としてください。

書き込み/消去プログラムのダウンロードが終了し、SCO ビットが 0 にクリアされた後は、周波数制御レジスタ (FRQCR) の設定は任意の値に変更可能です。

ユーザの手続きプログラムのステップごとの実行可能な領域 (内蔵 RAM、ユーザマット、外部空間など) を「22.9.2 手順プログラム、または書き込みデータの格納可能領域」に示します。

以下の説明は、ユーザマット上の書き込み対象領域は消去されており、書き込みデータも連続領域に準備できているという前提です。消去ができていない場合は、書き込み前に消去を実施してください。

1 回の書き込み処理では 128 バイトの書き込みを行います。128 バイトを超える書き込みを行う場合は、書き込み先アドレス/書き込みデータのパラメータを 128 バイト単位で更新して書き込みを繰り返します。

128 バイト未満の書き込みの場合も無効データを埋め込んで 128 バイトにそろえる必要があります。埋め込む無効データを H'FF にすると書き込み処理時間を短縮できます。

(2.1) ダウンロードする内蔵プログラムの選択とダウンロード先を指定します。

FPCS レジスタの PPVS ビットを 1 に設定すると書き込みプログラムが選択されます。

書き込み/消去プログラムを複数選択することはできません。複数設定した場合は、ダウンロードの実行は行われず、DPFR パラメータのソースセレクト検出ビット (SS) にダウンロードエラーが報告されます。

FTDAR レジスタにて、ダウンロード先の先頭アドレスを指定します。

(2.2) FKEY レジスタに H'A5 を書き込みます。

プロテクトのために FKEY レジスタに H'A5 を書き込まないとダウンロード要求の SCO ビットに 1 を書き込むことができません。

(2.3) VBR レジスタを設定し、FCCS レジスタの SCO ビットに 1 を書き込んで、ダウンロードを実行します。

SCO ビットのセットの前に必ず VBR レジスタを H'84000000 に設定してください。

SCO ビットに 1 を書き込むためには、以下の条件がすべて満足されている必要があります。

1. RAMエミュレーションモードが解除されていること。
2. FKEYレジスタにH'A5が書き込まれていること。
3. SCOビット書き込みが内蔵RAM上で実行されていること。

SCO ビットが 1 になると自動的にダウンロードが開始され、ユーザの手続きプログラムに戻ってきた時点では、SCO=0 にクリアされていますので、ユーザ手続きプログラムでは SCO=1 の確認ができません。

ダウンロード結果の確認は、DPFR パラメータの戻り値での確認のみとなりますので、SCO=1 にする前に、DPFR パラメータとなる FTDAR で指定した内蔵 RAM の先頭の 1 バイトを戻り値以外 (H'FF など) に設定して誤判定の発生を防いでください。

22. フラッシュメモリ

ダウンロードの実行においては、マイコン内部処理として以下に示すようなバンク切り替えを伴った特殊な割り込み処理を行いますので、VBRはH'84000000に設定されている必要があります。またSCO=1を設定する命令の直後には4個のNOP命令を実行してください。

1. ユーザマット空間を内蔵プログラム格納領域に切り替えます。
2. ダウンロードプログラム選択条件と、FTDARでの指定アドレスなどをチェック後、FTDARで指定された内蔵RAMへの転送処理を行います。
3. FPCSレジスタ、FECSレジスタ、FCCSレジスタのSCOビットを0クリアします。
4. DPFRパラメータに戻り値を設定します。
5. 内蔵プログラム格納領域をユーザマット空間に戻した後、ユーザ手続きプログラムに戻ります。

ダウンロードが完了し、ユーザ手続きプログラムに戻った後は、VBRの再設定は可能です。

ダウンロードにおける注意事項について以下に述べます。

ダウンロード処理では、CPUの汎用レジスタは値が保存されます。

ダウンロード処理中は、割り込みを発生させないでください。ダウンロードと割り込みにつきましては「22.8.2 書き込み/消去手続き実行中の割り込み」をご覧ください。

最大128バイトのスタック領域を使用しますので、SCO=1にする前に128バイト以上のスタック領域を確保しておいてください。

ダウンロード中にDTCによるフラッシュメモリのアクセスが発生した場合は、動作保証ができませんので、DTCによるアクセスが発生しないようご注意ください。

(2.4) プロテクトのために、FKEYレジスタをH'00にクリアします。

(2.5) DPFRパラメータの値をチェックしダウンロード結果を確認します。

ダウンロード結果の確認方法は、以下を推奨いたします。

1. DPFRパラメータ(FTDARで指定したダウンロード先の先頭アドレスの1バイト)の値をチェックします。値がH'00ならば、ダウンロードは正常に行われています。H'00以外の場合は、以下の手順でダウンロードが行われなかった原因を調査することができます。
2. DPFRパラメータの値が、ダウンロード実行前に設定した値(H'FFなど)と同じであった場合は、FTDARのダウンロード先アドレス設定の異常が考えられますので、FTDARのビット7: TDERビットを確認してください。
3. DPFRパラメータの値が、ダウンロード実行前の設定値と異っている場合は、DPFRパラメータのビット2: SSビットや、ビット1: FKビットにて、ダウンロードプログラムの選択やFKEYレジスタ設定が正常であったかの確認をしてください。

(2.6) 初期化のために FPEFEQ と FUBRA パラメータに動作周波数とユーザブランチ先を設定します。

1. FPEFEQパラメータ（汎用レジスタ：R4）に、現在のCPUクロックの周波数を設定します。FPEFEQパラメータの設定可能範囲は、「26.3.1 クロックタイミング」をご覧ください。

この範囲以外の周波数が設定された場合、初期化プログラムのFPFRパラメータにエラーが報告され初期化は行われません。周波数の設定方法は、「22.4.3 書き込み/消去インタフェースパラメータ」の「・フラッシュプログラムイレース周波数コントロールパラメータ（FPEFEQ：CPUの汎用レジスタR4）」の説明をご覧ください。

2. FUBRAパラメータ（汎用レジスタ：R5）に、ユーザブランチ先の先頭アドレスを設定します。

ユーザブランチ処理が必要ない場合、FUBRAには値0を設定してください。

ユーザブランチを行う場合、ブランチ先は書き込み対象のフラッシュメモリ以外で実行するようにしてください。また、ダウンロードされた内蔵プログラムの領域への設定もできません。

ユーザブランチ処理からはRTS命令で書き込み処理に戻ってください。

「22.4.3 書き込み/消去インタフェースパラメータ」の「・フラッシュユーザブランチアドレスセットパラメータ（FUBRA：CPUの汎用レジスタR5）」の説明をご覧ください。

(2.7) 初期化の実行

初期化プログラムは書き込みプログラムのダウンロード時にいっしょに内蔵RAM上にダウンロードされています。FTDAR設定のダウンロード先頭アドレス+32バイトからの領域に、初期化プログラムのエントリーポイントがありますので、以下のような方法でサブルーチンコールして実行してください。

MOV.L	#DLTOP+32,R1	;	エントリーアドレスを R1 に設定
JSR	@R1	;	初期化ルーチンをコール
NOF			

1. 初期化プログラムではR0以外の汎用レジスタは保存されます。
2. R0はFPFRパラメータの戻り値です。
3. 初期化プログラムではスタック領域を使用しますので、128バイト以上のスタック領域をRAM上に確保しておいてください。
4. 初期化プログラム実行中の割り込み受け付けは可能です。ただし、内蔵RAM上のプログラム格納領域やスタック領域、レジスタの値を破壊しないようにしてください。

(2.8) 初期化プログラムの戻り値 FPFR（汎用レジスタ R0）を判定します。

(2.9) FKEY レジスタに H'5A を設定し、ユーザマットへの書き込みができるようにしてください。

22. フラッシュメモリ

(2.10) 書き込みに必要なパラメータの設定を行います。

ユーザマットの書き込み先の先頭アドレス (FMPAR) を汎用レジスタ R5 に、書き込みデータ格納領域の先頭アドレス (FMPDR) を汎用レジスタの R4 に設定します。

1. FMPAR設定

FMPARは書き込み先頭アドレスの指定ですので、ユーザマットエリア以外のアドレスが指定された場合、書き込みプログラムを実行しても書き込みは実行されず、戻り値パラメータFPFRにはエラーが報告されます。また、128バイト単位ですので下位8ビット (MOA7~MOA0) が、H'00かH'80の128バイト境界である必要があります。

2. FMPDR設定

書き込みデータの格納先がフラッシュメモリ上の場合、書き込み実行ルーチンを実行しても書き込みは行われず、FPFRパラメータにエラーが報告されます。この場合はいったん内蔵RAMに転送してから書き込むようにしてください。

(2.11) 書き込み処理の実行

FTDARで指定したダウンロード先の先頭アドレス+16バイトからの領域に、書き込みプログラムのエントリーポイントがありますので、以下のような方法でサブルーチンコールして実行してください。

MOV.L	#DLTOP+16, R1	;	エントリーアドレスを R1 に設定
JSR	@R1	;	書き込みルーチンをコール
NOF			

1. 書き込みプログラムではR0以外の汎用レジスタは保存されません。
2. R0はFPFRパラメータの戻り値です。
3. 書き込みプログラムではスタック領域を使用しますので、128バイト以上のスタック領域をRAM上に確保しておいてください。

(2.12) 書き込みプログラムの戻り値 FPFR (汎用レジスタ R0) を判定します。

(2.13) 必要データの書き込みが完了したかを判断します。

128 バイトを超えるデータを書き込む場合、128 バイト単位で FMPAR、FMPDR の設定更新を行い上記 (2.10) ~ (2.13) の処理を繰り返します。書き込み先アドレスの 128 バイトのインクリメント、書き込みデータポイントの更新を正しく行ってください。書き込み済みのアドレスへの重複書き込みになると、書き込みエラーになるばかりでなく、フラッシュメモリにダメージを与えてしまいます。

(2.14) 書き込みが終了したら FKEY レジスタをクリアして、ソフトウェアプロテクトをかけてください。

ユーザマットへの書き込み完了直後、パワーオンリセットで再起動する場合は通常より長い 100 μ s 以上のリセット実施期間 ($\overline{\text{RES}}=0$ の期間) を設けてください。

(3) ユーザプログラムモードでの消去手順

ダウンロード、初期化、消去の手順を図 22.12 に示します。

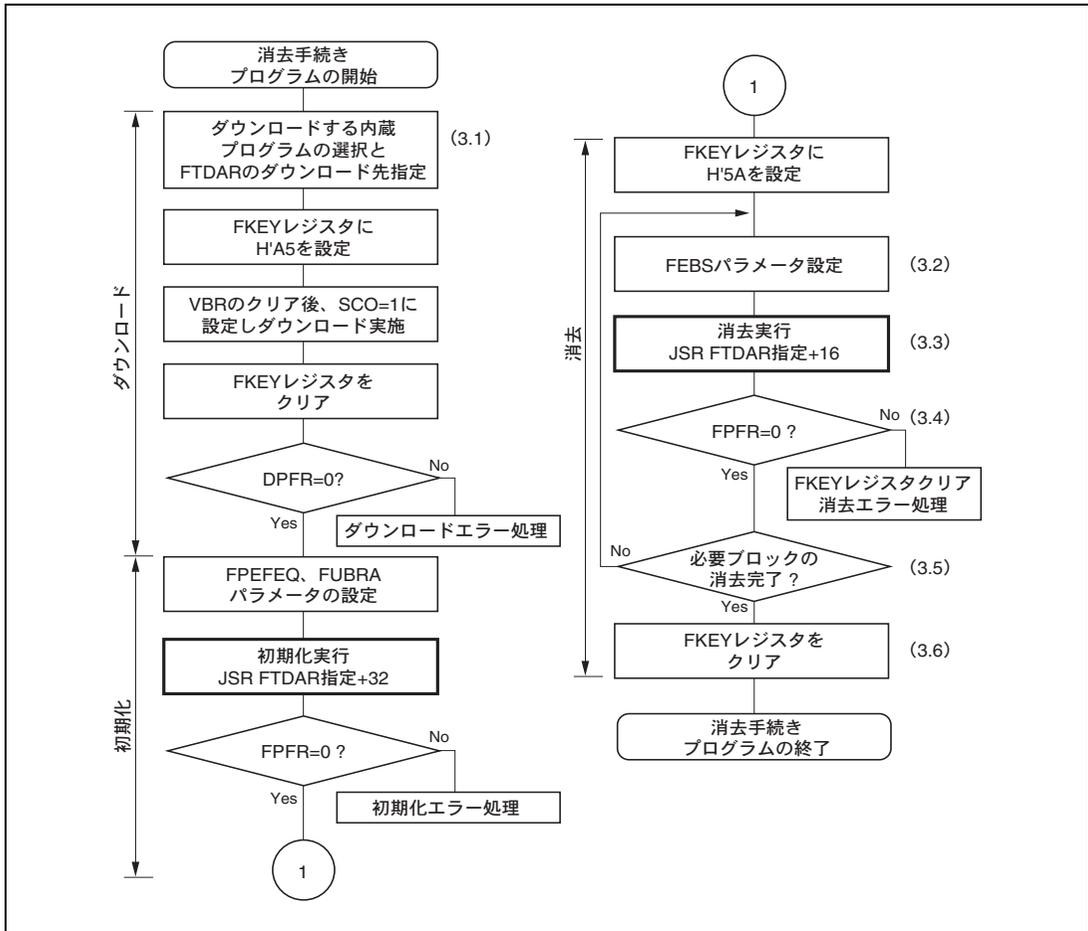


図 22.12 消去手順

消去手順の詳細を説明します。手順プログラムは、消去対象のフラッシュメモリ以外で実行してください。

特に、ダウンロードのために FCCS レジスタの SCO ビットを 1 に設定する部分は、必ず内蔵 RAM 上で動作するようにしてください。また、周波数制御レジスタ (FRQCR) による内部クロック (Iφ)、バスクロック (Bφ)、周辺クロック (Pφ) の分周率の設定は、すべて×1/4 (初期値) としてください。

書き込み/消去プログラムのダウンロードが終了し、SCO ビットが 0 にクリアされた後は、周波数制御レジスタ (FRQCR) の設定は任意の値に変更可能です。

ユーザの手続きプログラムのステップごとの実行可能な領域 (内蔵 RAM、ユーザマット、外部空間など) を「22.9.2 手順プログラム、または書き込みデータの格納可能領域」に示します。

ダウンロードされる内蔵プログラムの領域については、図 22.10 のダウンロード後の内蔵 RAM マップを参照ください。

22. フラッシュメモリ

1回の消去処理では1分割ブロックの消去を行います。ブロック分割については、図 22.4 を参照してください。
2ブロック以上の消去を行う場合は、消去ブロック番号を更新して消去を繰り返します。

(3.1) ダウンロードする内蔵プログラムの選択とダウンロード先アドレスを指定します。

FECS レジスタの EPVB ビットを 1 に設定します。

書き込み/消去プログラムを複数選択することはできません。複数設定した場合は、ダウンロードの実行は行われず、DPFR パラメータのソースセレクトエラー検出ビット (SS) にダウンロードエラーが報告されます。

FTDAR レジスタにて、ダウンロード先の先頭アドレスを指定します。

FKEY レジスタの設定以降のダウンロード、初期化などの手続きは、書き込み手順と同じですので、「22.5.2 (2) ユーザプログラムモードでの書き込み手順」をご覧ください。

消去プログラム用のパラメータ設定以降を以下に示します。

(3.2) 消去に必要な FEBS パラメータの設定を行います。

ユーザマットの消去ブロック番号をフラッシュイレースブロックセレクトパラメータ FEBS (汎用レジスタ R4) に設定します。ユーザマットの分割ブロック番号以外の値が設定された場合、消去処理プログラムを実行しても消去はされず、戻り値パラメータ FPFR にエラーが報告されます。

(3.3) 消去処理の実行

書き込みと同様に、FTDAR で指定したダウンロード先の先頭アドレス+16 バイトからの領域に、消去プログラムのエントリーポイントがありますので、以下のような方法でサブルーチンコールして実行してください。

MOV.L	#DLTOP+16,R1	;	エントリーアドレスを R1 に設定
JSR	@R1	;	消去ルーチンをコール
NOF			

1. 消去プログラムではR0以外の汎用レジスタは保存されます。
2. R0はFPFRパラメータの戻り値です。
3. 消去プログラムではスタック領域を使用しますので、128バイト以上のスタック領域をRAM上に確保しておいてください。

(3.4) 消去プログラムの戻り値 FPFR (汎用レジスタ R0) を判定します。

(3.5) 必要ブロックの消去が完了したかを判断します。

複数ブロックの消去を実施する場合、FEBS パラメータの更新設定を行い上記 (3.2) ~ (3.5) の処理を繰り返します。消去済みブロックに対しての消去は可能です。

(3.6) 消去が終了したら FKEY レジスタをクリアして、ソフトウェアプロテクトをかけてください。

ユーザマットの消去完了直後、パワーオンリセットで再起動する場合は通常より長い 100 μ s 以上のリセット実施期間 ($\overline{\text{RES}}=0$ の期間) を設けてください。

(4) ユーザプログラムモードでの消去／書き込み手順

FTDAR レジスタで、ダウンロード先の内蔵 RAM アドレスを変更することで、消去プログラムと書き込みプログラムを別々の内蔵 RAM 領域にダウンロードしておくことが可能です。

RAM エミュレーション、消去、書き込みを繰り返し実行する場合の使用例を図 22.13 に示します。

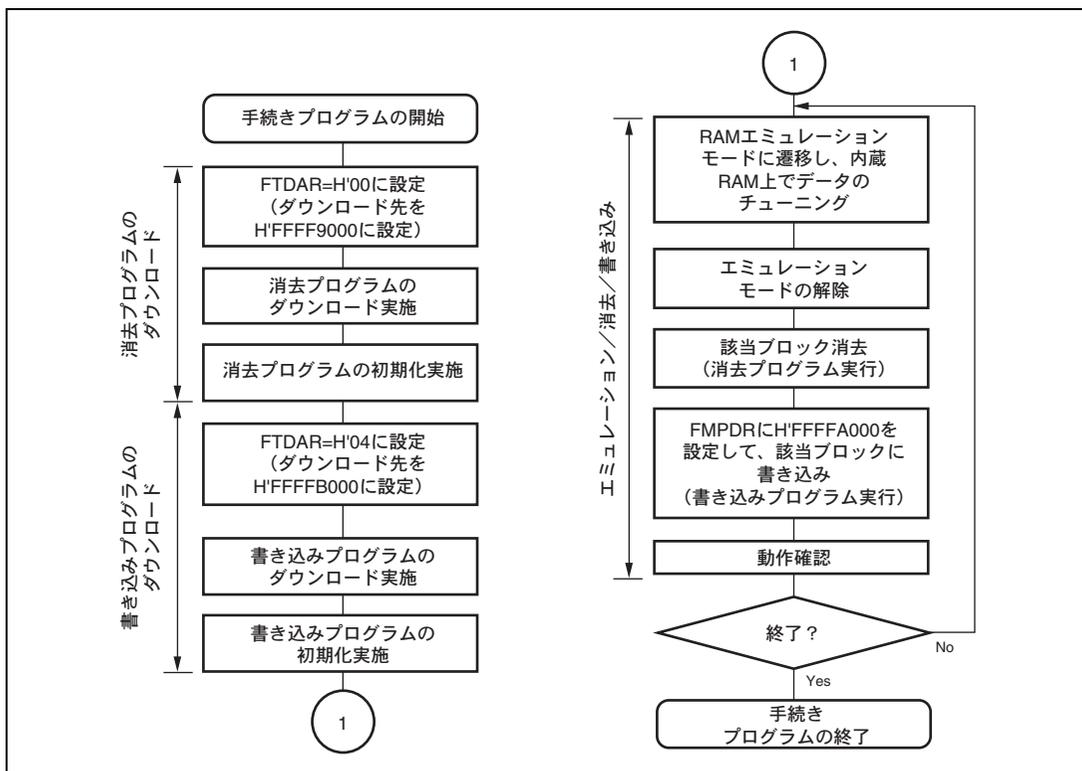


図 22.13 RAM エミュレーション、消去、書き込みの繰り返し例 (概要)

本例では、RAM エミュレーションを実施するため、H'FFFFA000～H'FFFFAFFF を避けて、消去／書き込みプログラムをダウンロードしています。

また、ダウンロードと初期化は最初の 1 回だけ実施するようにしています。

本例のような手続きを行う場合、以下にご注意ください。

22. フラッシュメモリ

1. 内蔵RAM領域の重複破壊にご注意ください。

RAMエミュレーション領域、消去プログラム領域、書き込みプログラム領域以外に、ユーザに作成していただく手順プログラムや、作業領域、スタック領域などが、内蔵RAM上に存在しますので、これらの領域を破壊しないようにしてください。

2. 消去プログラムの初期化、書き込みプログラムの初期化を行ってください。

FPEFEQパラメータ、FUBRAパラメータを設定する初期化は、必ず、消去プログラム／書き込みプログラムの両方に実行してください。初期化のエントリーアドレスは、消去プログラムのダウンロード先頭+32番地（本例では、H'FFFF9020）、書き込みプログラムのダウンロード先頭+32番地（本例では、H'FFFFB020）の両方に対して初期化してください。

22.5.3 ユーザブートモード

本 LSI にはユーザプログラムモード、ブートモードとは異なるモード端子設定で起動するユーザブートモードがあります。内蔵 SCI を使用するブートモードとは異なるユーザ任意のブートモードが実現できます。

ユーザブートモードで書き込み／消去が可能なマットはユーザマットだけです。ユーザブートマットの書き込み／消去は、ブートモードまたはライターモードで行ってください。

(1) ユーザブートモードでの起動

ユーザブートモード起動のためのモード端子の設定は表 22.1 をご覧ください。

ユーザブートモードでリセットスタートすると、フラッシュ関連レジスタのチェックルーチンが走行します。このルーチンが使用する RAM 容量は H'FFFF9800 番地からの約 1.2KB 分とスタックとして使用する H'FFFFAFFC 番地からの 4 バイト分です。この間の NMI およびその他の割り込みは受け付けられません。本期間は、40MHz の内部周波数で動作する場合、約 100 μ s です。

その後、ユーザブートマット上のリセットベクタの実行開始アドレスから処理を開始します。この時点で、実行マットはユーザブートマットになっていますので、フラッシュマットセレクトレジスタ FMATS には H'AA が設定されています。

(2) ユーザブートモードでのユーザマットの書き込み

ユーザブートモードでユーザマットへの書き込みを行う手続きでは、FMATSレジスタによるユーザブートマット選択状態からユーザマット選択状態への切り替え、および書き込み終了後にユーザマット選択状態から再びユーザブートマット選択状態に戻す手続きの追加が必要です。

ユーザブートモードでのユーザマットの書き込み手続きを図 22.14 に示します。

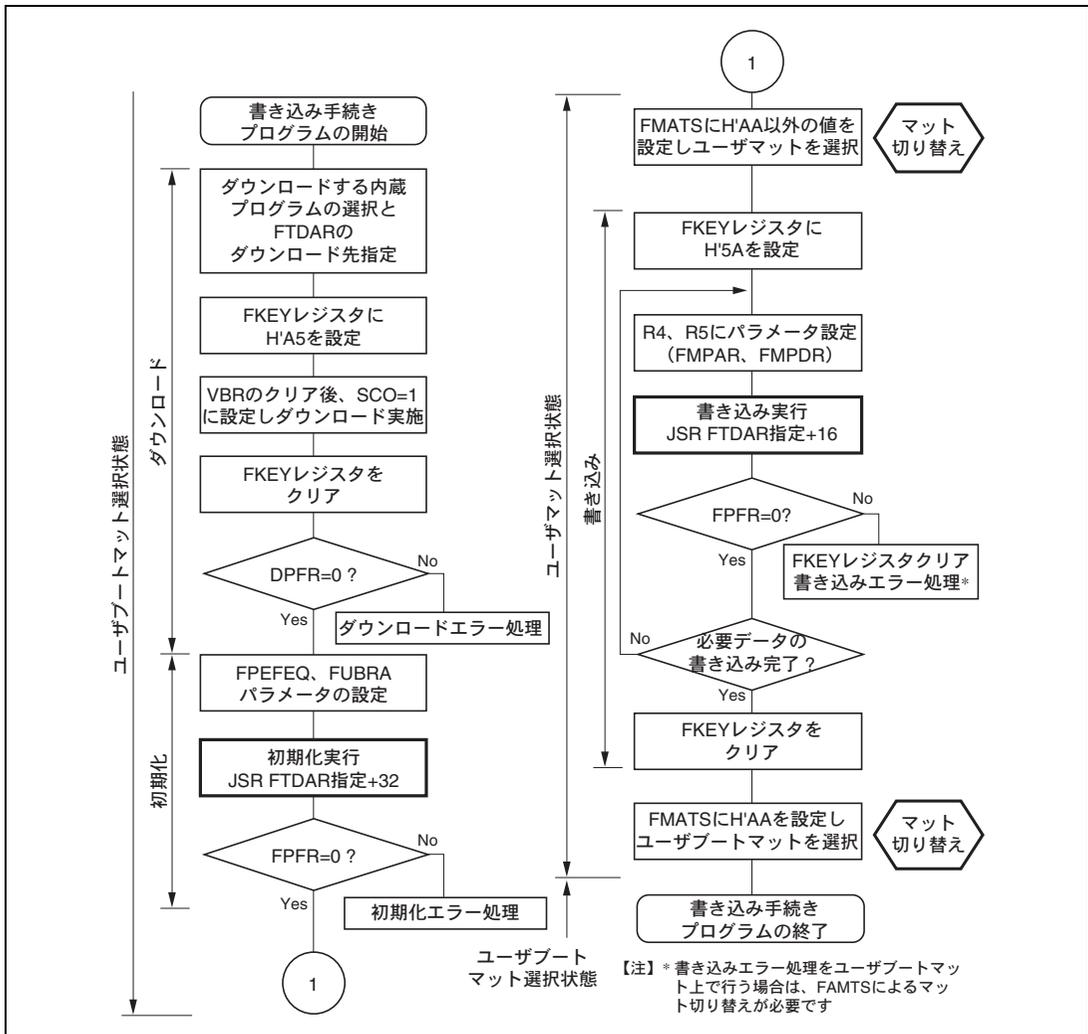


図 22.14 ユーザブートモードでのユーザマットへの書き込み手順

22. フラッシュメモリ

図 22.14 に示したように、ユーザプログラムモードとユーザブートモードでの書き込み手続きの違いは、マット切り替えを行うか否かです。

ユーザブートモードでは、フラッシュメモリ空間にユーザブートマットが見えていて、ユーザマットは「裏」に隠れている状態です。ユーザマットに書き込む処理の間だけ、ユーザマットとユーザブートマットを切り替えます。書き込み処理中は、ユーザブートマットは隠れており、かつユーザマットは書き込み状態ですので、手続きプログラムはフラッシュメモリ以外の領域で実行させる必要があります。書き込み処理が終了したら、最初の状態に戻すために再度マット切り替えを行います。

マット切り替えは、FMATS レジスタへ規定の値を書き込むことで実現できますが、完全にマット切り替えが完了するまではアクセスできず、また、割り込みが発生した場合に割り込みベクタをどちらのマットから読み出すかなど不安定状態が存在します。マット切り替えについては、「22.8.1 ユーザマットとユーザブートマットの切り替え」の説明に従ってください。

マット切り替え以外の書き込み手順は、ユーザプログラムモードの手順と同じです。

ユーザ手続きプログラムのステップごとの、実行可能な領域（内蔵 RAM、ユーザマット、外部空間など）については「22.9.2 手順プログラム、または書き込みデータの格納可能領域」に示します。

(3) ユーザブートモードでのユーザマットの消去

ユーザブートモードでユーザマットの消去を行う手続きでは、FMATSレジスタによるユーザブートマット選択状態からユーザマット選択状態への切り替え、および消去終了後にユーザマット選択状態から再びユーザブートマット選択状態に戻す手続きの追加が必要です。

ユーザブートモードでのユーザマットの消去手続きを図 22.15 に示します。

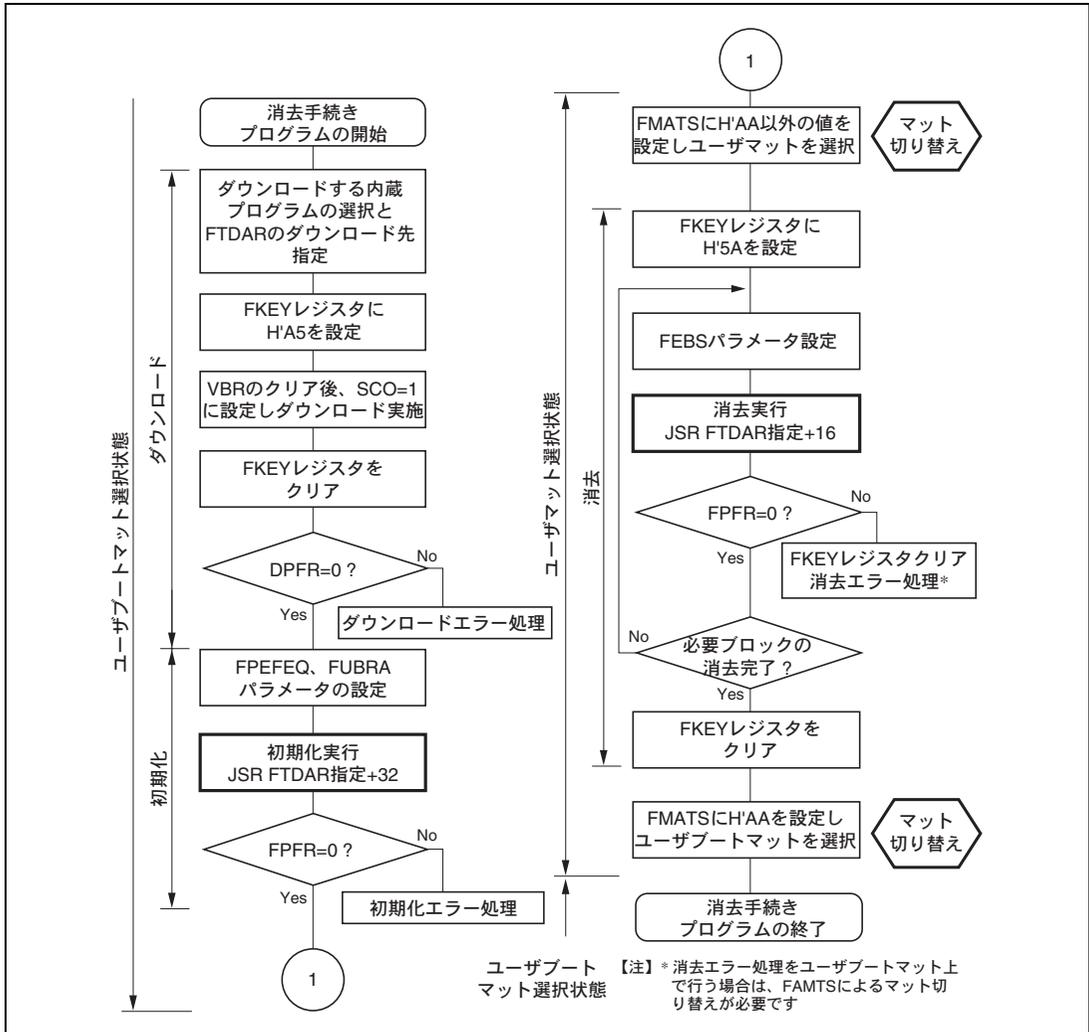


図 22.15 ユーザブートモードでのユーザマットの消去手順

22. フラッシュメモリ

図 22.15 に示したように、ユーザプログラムモードとユーザブートモードでの消去手続きの違いは、マット切り替えを行うか否かです。

マット切り替えは、FMATS レジスタへ規定の値を書き込むことで実現できますが、完全にマット切り替えが完了するまではアクセスできず、また、割り込みが発生した場合に割り込みベクタをどちらのマットから読み出すかなど不安定状態が存在します。マット切り替えについては、「22.8.1 ユーザマットとユーザブートマットの切り替え」の説明に従ってください。

マット切り替え以外の消去手順は、ユーザプログラムモードの手順と同じです。

ユーザ手続きプログラムのステップごとの、実行可能な領域（内蔵 RAM、ユーザマット、外部空間など）については「22.9.2 手順プログラム、または書き込みデータの格納可能領域」に示します。

22.6 プロテクト

フラッシュメモリに対する書き込み／消去プロテクトは、ハードウェアプロテクトとソフトウェアプロテクトとエラープロテクトの3種類あります。

22.6.1 ハードウェアプロテクト

ハードウェアプロテクトとは、フラッシュメモリに対する書き込み／消去が強制的に禁止、中断された状態のことです。内蔵プログラムのダウンロードと初期化実行はできますが、書き込み／消去プログラムを起動してもユーザマットの書き込み／消去はできず、書き込み／消去エラーがFPFRパラメータで報告されます。

表 22.9 ハードウェアプロテクト

項目	説明	プロテクトが有効な機能	
		ダウンロード	書き込みと消去
FWE 端子プロテクト	<ul style="list-style-type: none"> FWE 端子に Low レベルが入力されているときには、FCCS レジスタの FWE ビットがクリアされ、書き込み／消去プロテクト状態になります。 	—	○
リセット、スタンバイプロテクト	<ul style="list-style-type: none"> パワーオンリセット（WDT によるパワーオンリセットも含む）およびスタンバイ時は、書き込み／消去インタフェースレジスタが初期化され、書き込み／消去プロテクト状態になります。 $\overline{\text{RES}}$ 端子によるリセットでは、電源投入後発振が安定するまで $\overline{\text{RES}}$ 端子を Low レベルに保持しないとリセット状態になりません。また、動作中のリセットは AC 特性に規定した RES パルス幅の間 $\overline{\text{RES}}$ 端子を Low レベルに保持してください。書き込み／消去動作中のフラッシュメモリの値は、保証しません。この場合は、消去を実施してから再度書き込みを実施してください。 	○	○

22.6.2 ソフトウェアプロテクト

ソフトウェアプロテクトは、内蔵の書き込み/消去プログラムのダウンロードからのプロテクト、キーコードによるプロテクト、RAM エミュレーションレジスタによるプロテクトがあります。

表 22.10 ソフトウェアプロテクト

項目	説明	プロテクトが有効な機能	
		ダウンロード	書き込みと消去
SCO ビットプロテクト	• FCCS レジスタの SCO ビットを 0 にクリアすることにより、書き込み/消去のプログラムのダウンロードができないため、書き込み/消去プロテクト状態になります。	○	○
FKEY レジスタプロテクト	• FKEY レジスタにキーコードを書き込まないと、ダウンロードと書き込み/消去ができません。ダウンロードと書き込み/消去では、異なったキーコードの設定が必要です。	○	○
エミュレーションプロテクト	• RAM エミュレーションレジスタ (RAMER) の RAMS ビットを 1 にセットすることにより、書き込み/消去プロテクト状態になります。	○	○

22.6.3 エラープロテクト

エラープロテクトは、フラッシュメモリへの書き込み/消去中のマイコンの暴走や規定の書き込み/消去手順に沿っていない動作をした場合に発生する異常を検出し、書き込み/消去動作を強制的に中断するプロテクトです。書き込み/消去動作を中断することで、過剰書き込みや過剰消去によるフラッシュメモリへのダメージを防止します。

フラッシュメモリへの書き込み/消去中にマイコンが異常動作すると、FCCS レジスタの FLER ビットが 1 にセットされエラープロテクト状態に遷移し、書き込み/消去は中断されます。

FLER ビットのセット条件を以下に示します。

1. 書き込み/消去中にフラッシュメモリの当該バンク領域を読み出したとき（ベクタリードおよび命令フェッチを含む）
2. 書き込み/消去中に SLEEP 命令を実行したとき（ソフトウェアスタンバイを含む）

エラープロテクトの解除（FLER ビットのクリア）は、パワーオンリセットのみで行われます。

なお、この場合のリセット入力期間は、通常より長い 100 μ s の期間のあとにリセットリリースしてください。フラッシュメモリには書き込み/消去中には高電圧が印加されているため、エラープロテクト状態への遷移時に、印加電圧が抜けきれない恐れがあります。このため、リセット期間を延長して印加電圧を抜くことにより、フラッシュメモリへのダメージを低減する必要があります。

図 22.16 にエラープロテクト状態への状態遷移図を示します。

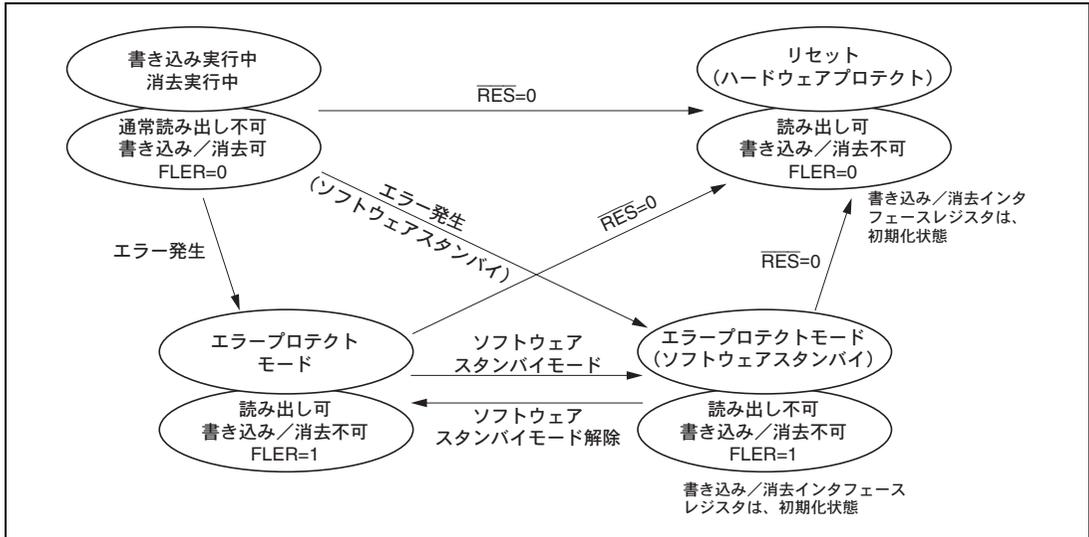


図 22.16 エラープロテクト状態への状態遷移図

22.7 RAM によるフラッシュメモリのエミュレーション

RAM でフラッシュメモリに書き換えるデータをリアルタイムにエミュレートするために、RAM エミュレーションレジスタ (RAMER) で設定したフラッシュメモリ (ユーザマット) のエリアに RAM の一部を重ね合わせて使うことができます。RAMER の設定後、ユーザマットのエリアとここに重ね合わせた RAM エリアの 2 エリアからアクセスできます。エミュレーション可能なモードは、ユーザモードおよびユーザプログラムモードです。

図 22.17 にユーザマットのリアルタイムな書き換えをエミュレートする例を示します。

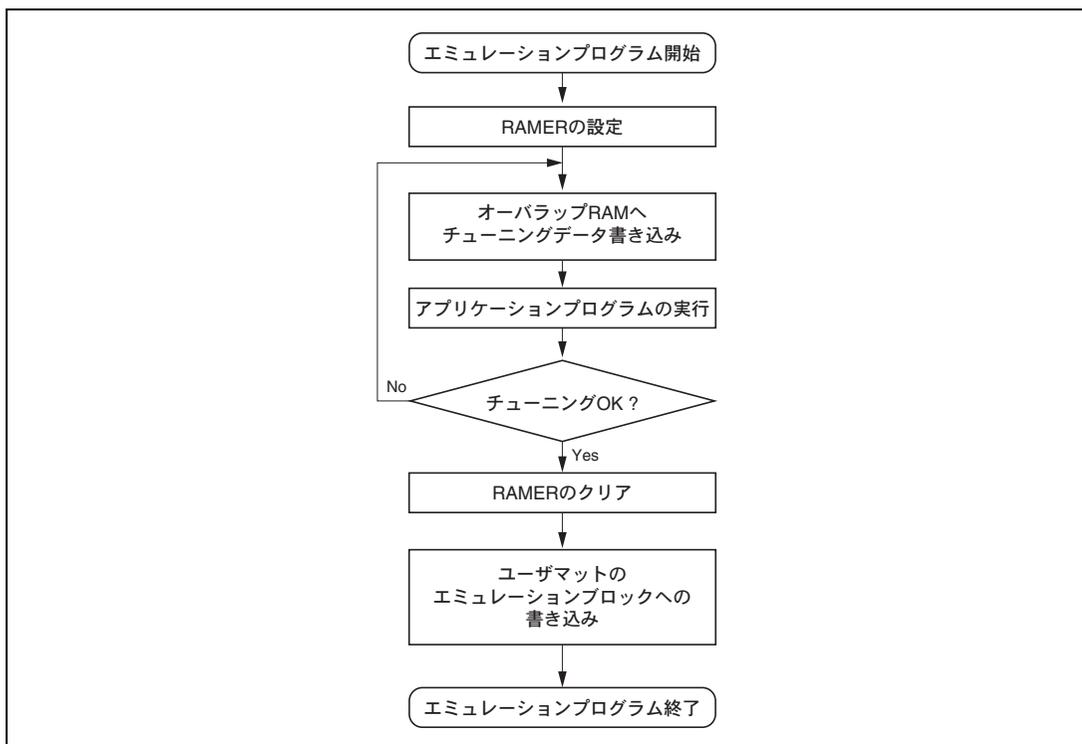


図 22.17 RAM によるエミュレーション

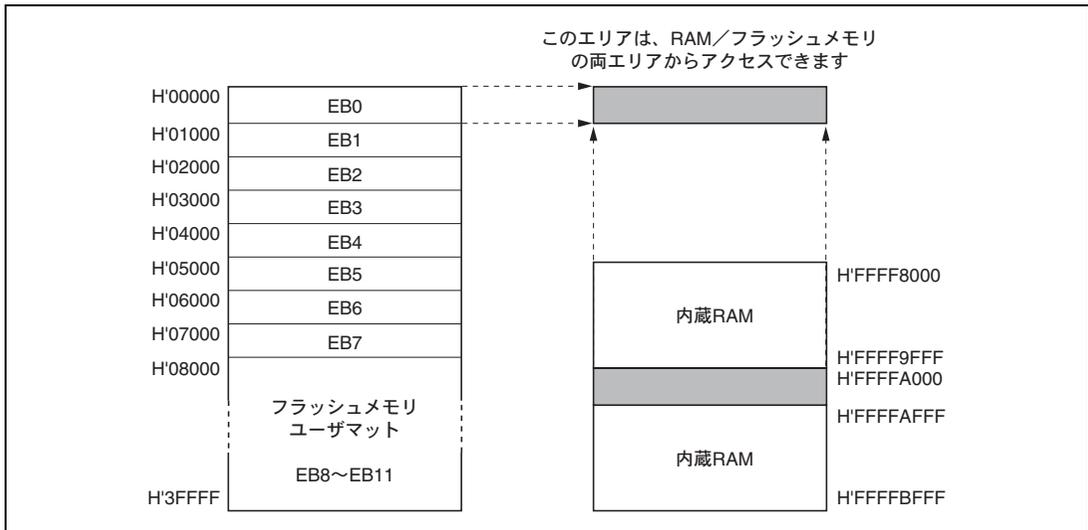


図 22.18 RAM のオーバーラップ動作例（フラッシュメモリ 256KB 版の場合）

図 22.18 にフラッシュメモリのブロックエリア EB0 をオーバーラップさせる例を示します。

エミュレーション可能なフラッシュメモリの領域は、ユーザマットの EB0~EB7 の 8 エリアから RAMER レジスタの RAM2~RAM0 ビットで選択した 1 エリアです。

1. リアルタイムな書き換えを必要とするエリア EB0 に RAM の一部をオーバーラップさせるには、RAMER の RAMS ビットを 1、RAM2~RAM0 ビットを 0、0、0 に設定してください。
2. リアルタイムな書き換えは、オーバーラップさせた RAM を使って行います。

ユーザマットへの書き込み/消去実行においては、内蔵プログラムのダウンロードを含む一連の手続きプログラムの実行が必要です。このときに、オーバーラップしていた RAM 領域とダウンロードされる内蔵プログラムの領域が重複しないように、FTDAR レジスタを使用してダウンロード領域を設定してください。

図 22.19 に、エミュレーション完了後のデータをユーザマットの EB0 領域に書き込む例を示します。

22. フラッシュメモリ

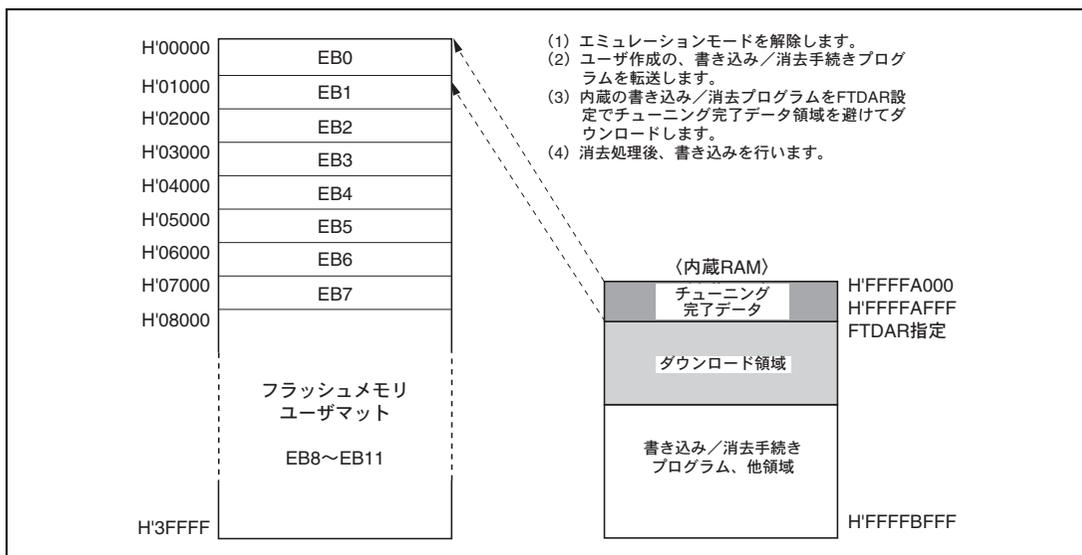


図 22.19 チューニング完了データの書き込み例（フラッシュメモリ 256KB 版の場合）

- 書き換えデータ確定後、RAMSビットをクリアしてRAMのオーバラップを解除します。エミュレーションモードが解除され、エミュレーションプロテクトも解除されます。
- ユーザ作成の書き込み/消去手続きプログラムをRAM上に転送します。
- RAM上の書き込み/消去手続きプログラムを起動し、マイコン内蔵の書き込み/消去プログラムをRAM上にダウンロードします。
このとき、FTDARレジスタ設定により、チューニング完了データ領域とダウンロード領域が重複しないようにダウンロード先頭アドレスを指定してください。
- ユーザマトのEB0エリアが消去されていない場合は、消去処理を行った後に書き込みを行ってください。
書き込み処理のパラメータFMPAR、FMPDRにチューニング完了データを指定して書き込み処理を行います。

【注】 RAMSビットを1にするとRAM2~RAM0の値にかかわらず、フラッシュメモリの全ブロックが書き込み/消去プロテクト状態となります（エミュレーションプロテクト）。実際に書き込み/消去を実施する場合はRAMSビットをクリアしてください。
ユーザブートマト選択時にもRAMエミュレーションを行うことは可能ですが、ユーザブートマトの消去/書き込みはブートモード、またはライトモードでしか行うことができません。

22.8 使用上の注意事項

22.8.1 ユーザマットとユーザブートマットの切り替え

ユーザマットとユーザブートマットを切り替えて使うことができます。ただし、同じ0番地からのアドレスに割り当てられているため、以下の手順が必要です。

(ユーザブートマットに切り替えた状態での書き込み/消去はできません。ユーザブートマットの書き換えは、ブートモードまたはライターモードで実施してください。)

1. FMATSレジスタによるマット切り替えは、必ず内蔵RAM上で実行してください。

SHマイコンでは実行命令のプリフェッチを行いますので、例えばユーザマット上でプログラム実行中にマット切り替えを行った場合、ユーザマット上の命令コードをプリフェッチするか、切り替え後のユーザブートマット上の命令をプリフェッチするかで不安定動作になることがあります。

2. 確実に切り替えを行った後で切り替え後のマットのアクセスをするために内蔵RAM上でのFMATSレジスタ書き換えの直後には、同じく内蔵RAM上で4個のNOP命令を実行してください。

(切り替えを行っている最中のフラッシュメモリをアクセスしないためです)

3. 切り替えの最中に割り込みが発生した場合、どちらのメモリマットがアクセスされるか保証できません。

マット切り替え実行前に、マスク可能な割り込みはマスクするようにしてください。また、マット切り替え中には、NMI割り込みが発生しないようなシステムとしてください。

4. マット切り替え完了後は、各種割り込みのベクターテーブルエリアも切り替わっていますので注意してください。

マット切り替え前後で同じ割り込み処理を実施する場合や、割り込み発生を禁止できない場合は、内蔵RAM上に割り込み処理ルーチンを転送しておき、かつ割り込みベクターテーブルもVBRレジスタの設定により内蔵RAM上に設定するなどをお願いします。この場合、VBRレジスタの変更と割り込み発生との競合についてもご注意ください。

5. ユーザマットとユーザブートマットはメモリサイズが異なります。12KB以上の空間のユーザブートマットをアクセスしないようにしてください。12KB空間以上をアクセスした場合、不定値が読み出されます。

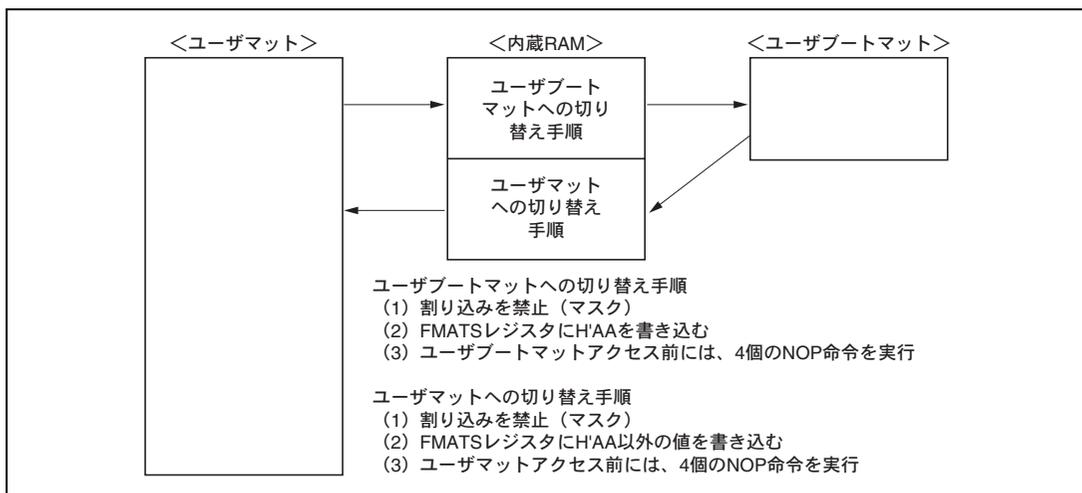


図 22.20 ユーザマット／ユーザブートマットの切り替え

22.8.2 書き込み／消去手続き実行中の割り込み

(1) 内蔵プログラムのダウンロード実行

(1.1) VBR の変更

内蔵プログラムをダウンロードする前に、VBR レジスタを H'84000000 にする必要があります。VBR を H'84000000 以外の設定で使用している場合、VBR を H'84000000 に設定すると割り込みベクタテーブルがユーザマット（FMATS≠H'AA 時）またはユーザブートマット（FMATS=H'AA 時）になります。

また、VBR 変更と割り込み発生が競合した場合、VBR 変更前後のどちらのベクタテーブルが参照されるかで問題が発生する可能性があります。

よって、割り込みとの競合が発生する可能性のある場合、ユーザマットまたはユーザブートマットの先頭部分にも、VBR=H'00000000（初期値）のときに参照されるベクタテーブルを準備してください。

(1.2) SCO ダウンロード要求と割り込み要求

内蔵の書き込み／消去プログラムを、FCCS レジスタの SCO ビットを 1 にしてダウンロードする操作は、マット切り替えを伴った特殊な割り込みを発生させます。SCO ダウンロード要求と割り込み要求の競合時の動作について説明します。

1. SCOダウンロード要求と割り込み要求の競合

FCCSレジスタのSCOビットを1に設定する命令の実行と、割り込み受け付けの競合タイミングを図22.21に示します。

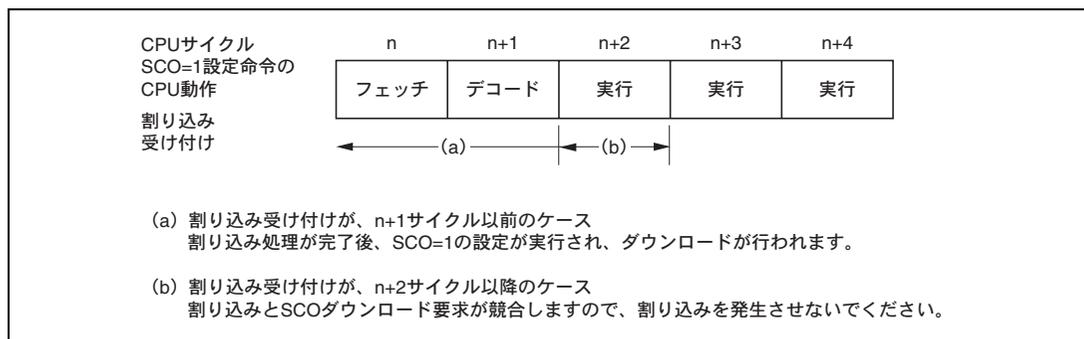


図 22.21 SCO ダウンロード要求と割り込み要求の競合タイミング

2. ダウンロード中に発生した割り込み要求

SCOダウンロード実行中は、割り込みを発生させないでください。

(2) 書き込み/消去処理中の割り込み

ダウンロードした内蔵プログラムでの書き込み/消去実行中の割り込み処理は、リアルタイムで可能ですが、以下の制限事項や注意事項があります。

- 書き込み/消去中のフラッシュメモリは、ユーザマット/ユーザブートマットともにアクセスできません。割り込みベクタテーブルや割り込み処理ルーチンは、内蔵RAMや外部メモリなどに準備してください。割り込み処理ルーチンの中でも、書き込み/消去中のフラッシュメモリをアクセスしないでください。フラッシュメモリを読み出した場合、読み出した値の保証はできません。また、書き込み/消去中にフラッシュメモリの当該バンクをアクセスすると、エラープロテクトに遷移しますので、書き込み/消去処理は中断します。当該バンク以外をアクセスした場合は、エラープロテクトに遷移しませんが、読み出した値の保証はできません。
- FMPDRパラメータで指定している書き込みデータを変更しないでください。書き込みデータを割り込み処理で準備する場合は、別領域に準備し、書き込み完了の確認後にFMPDRの領域に移るかFMPDRを準備した別領域に変更する手順としてください。
- 割り込み処理ルーチンの中では、本章のフラッシュ関連レジスタや、ダウンロードした内蔵プログラム領域を破壊ないようにしてください。また、割り込み処理でRAMエミュレーションにしたり、SCO要求による内蔵プログラムのダウンロードや、書き込み/消去を多重実行しないでください。
- 割り込み処理ルーチンの先頭で、CPUのレジスタを退避し、戻る前に復帰させてください。
- 割り込み処理ルーチンで、スリープ状態やソフトウェアスタンバイ状態に遷移すると、エラープロテクト状態となり、書き込み/消去は中断されます。

また、リセット状態に遷移した場合は、フラッシュメモリへのダメージを低減するために、100 μ s以上のリセット状態の後で、リセットリリースしてください。

22.8.3 その他のご注意

(1) 内蔵プログラムのダウンロード実行時間

初期化ルーチンを含む書き込みプログラム、または初期化ルーチンを含む消去プログラムのコードサイズはそれぞれ 3KB 以内です。よって、CPU クロック周波数が、20MHz の場合、それぞれ最大で約 10ms のダウンロード時間となります。

(2) ユーザブランチ処理の間隔

ユーザブランチ処理が実行される間隔は、書き込み／消去で異なります。また、処理フェーズによっても異なります。表 22.11 に、CPU クロック周波数 80MHz の場合の最大起動間隔を示します。

表 22.11 ユーザブランチ処理の起動間隔

	最大間隔
書き込み処理	約 2ms
消去処理	約 15ms

ただし、CPU クロック 80MHz 動作時における最初のユーザブランチ処理までの時間の最大値は表 22.12 のようになります。

表 22.12 ユーザブランチ処理時間

	最大
書き込み処理	約 2ms
消去処理	約 15ms

(3) DTC でのフラッシュ関連レジスタへの書き込み

ダウンロード要求の FCCS レジスタの SCO ビットや、マット切り替えの FMATS レジスタは、内蔵 RAM 上で命令実行中ならば、DTC からでも書き込みができてしまいます。不用意にこれらのレジスタへの書き込みが行われると、ダウンロードが実行され RAM を破壊したり、マット切り替えが発生して暴走するなどの危険性がありますので、ご注意ください。

(4) 割り込み無視状態

以下のモード、または期間では、割り込みが発生しても無視され、実行も割り込み要因の保持もされません。

- ブートモード動作中
- ライタモード動作中

(5) ユーザマットが 128KB の製品での書き込み時の注意事項

ユーザマットが 128KB の製品で 128KB 以上への書き込みを行った場合、128KB 目以降に書き込まれた内容は保証されませんのでご注意ください。

(6) 従来の F-ZTAT SH マイコンとの書き込み／消去プログラムの互換性

SCO 転送要求による内蔵プログラムのダウンロード方式をサポートしていない、従来の F-ZTAT SH マイコンで使用していたフラッシュメモリの書き込み／消去プログラムは、本 LSI では動作しません。

本 LSI でのフラッシュメモリへの書き込み／消去は、必ず内蔵プログラムをダウンロードして実施してください。

(7) WDT による暴走などのモニタ

従来の F-ZTAT SH マイコンと異なり、ダウンロードされる内蔵プログラムによる書き込み／消去中は WDT による暴走などへの対応は、実施していません。

必要に応じて、書き込み／消去の実行時間を考慮した WDT での対応を実施してください。（ユーザブランチチェーンの使用、定期的なタイマ割り込みの使用など）

22.9 付録

22.9.1 ブートモードの標準シリアル通信インタフェース仕様

ブートモードで起動するブートプログラムは、ホストと LSI 内蔵の SCI を使って送受信を行います。ホストとブートプログラムのシリアル通信インタフェース仕様を以下に示します。

- ステータス

ブートプログラムは3つのステータスを持ちます。

1. ビットレート合わせ込みステータス

ホストと送受信するビットレートを合わせ込むステータスです。ブートモードで起動するとブートプログラムが起動し、ビットレート合わせ込みステータスになり、ホストからのコマンドを受信しビットレートの合わせ込みを行います。合わせ込みが終了すると、問い合わせ選択ステータスに遷移します。

2. 問い合わせ選択ステータス

ホストからの問い合わせコマンドに応答するステータスです。このステータスで、デバイスとクロックモードとビットレートを選択します。選択が完了したら、書き込み消去ステータス遷移コマンドで書き込み消去ステータスに遷移します。書き込み消去ステータスに遷移する前に、ブートプログラムは消去プログラムをRAM上に転送し、ユーザマットとユーザブートマットを消去します。

3. 書き込み消去ステータス

書き込み消去を行うステータスです。ホストからのコマンドに従って、書き込み/消去プログラムをRAMに転送し、書き込み/消去を行います。コマンドにより、サムチェック、ブランクチェックを行います。

ブートプログラムの処理フローを図 22.22 に示します。

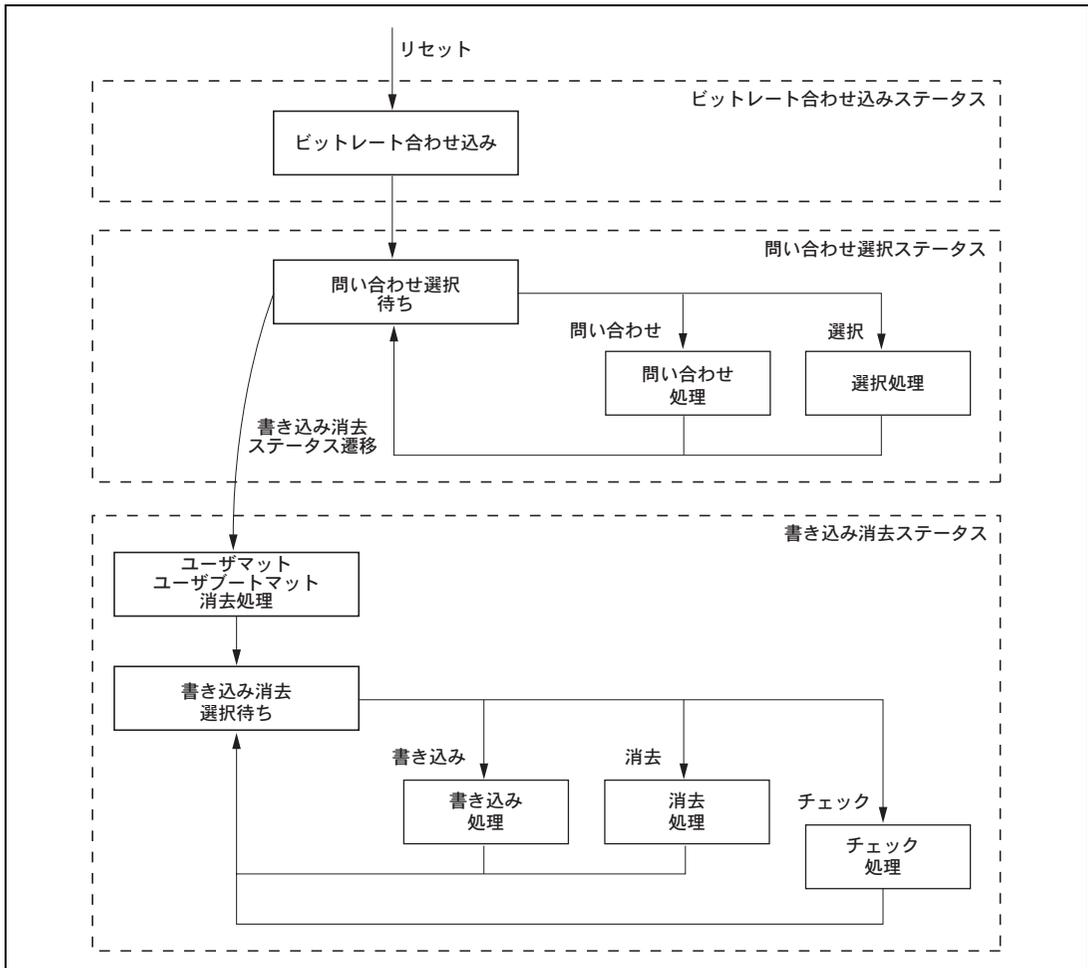


図 22.22 ブートプログラムの処理フロー

- ビットレート合わせ込みステータス

ビットレート合わせ込みは、ホストから送信された H'00 のローレベルの区間を測定してビットレートを計算します。このビットレートは新ビットレート選択コマンドで変更することができます。ビットレート合わせ込みが終了すると、ブートプログラムは問い合わせ選択ステータスに遷移します。ビットレート合わせ込みのシーケンスを図 22.23 に示します。

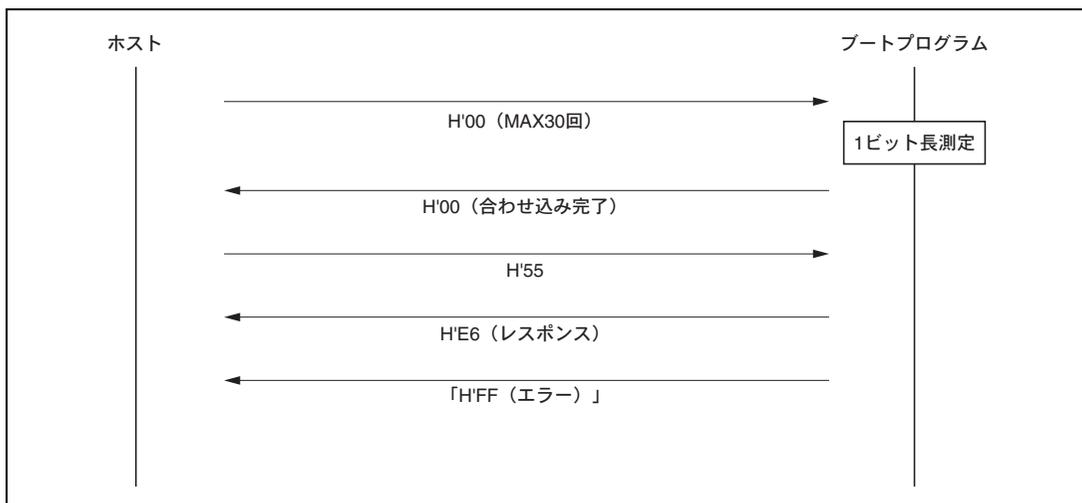


図 22.23 ビットレート合わせ込みのシーケンス

- 通信プロトコル

ビットレート合わせ込みが完了した後の、ホストとブートプログラムとのシリアル通信プロトコルは以下のとおりです。

1. 1文字コマンドまたは1文字レスポンス

コマンドまたはレスポンスが1文字だけのもので、問い合わせと、正常終了のACKがあります。

2. n文字コマンドまたはn文字レスポンス

コマンド、レスポンスにnバイトのデータを必要とするもので、選択コマンドと、問い合わせに対応するレスポンスがあります。

書き込みデータについては、データ長を別途定めるので、データのサイズは省略します。

3. エラーレスポンス

コマンドに対するエラーレスポンスです。エラーレスポンスと、エラーコードの2バイトです。

4. 128バイト書き込み

サイズのないコマンドです。データのサイズは書き込みサイズ問い合わせのレスポンスで知ることができます。

5. メモリリードのレスポンス

4バイトのサイズ情報を含むレスポンスです。

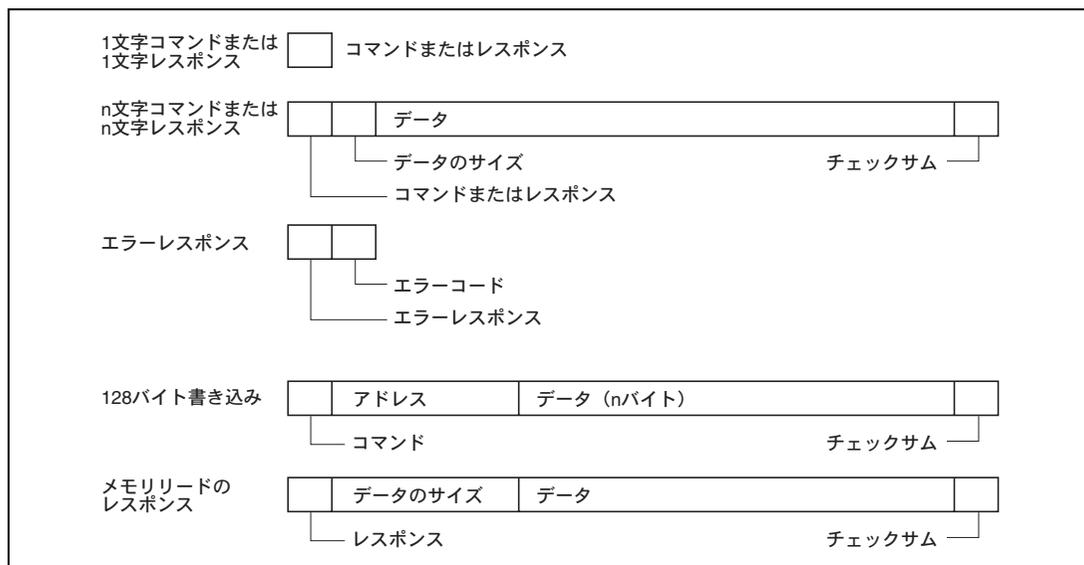


図 22.24 通信プロトコルフォーマット

- コマンド (1バイト) : 問い合わせ、選択、書き込み、消去、チェックなどのコマンド
- レスポンス (1バイト) : 問い合わせに対する応答
- サイズ (1バイトまたは2バイト) : コマンド/レスポンス、サイズ、チェックサムを除いた送受信データのサイズ
- データ (nバイト) : コマンド、レスポンスの詳細データ
- チェックサム (1バイト) : コマンドからチェックサムまで加算し、下位1バイトがH'00となるように設定
- エラーレスポンス (1バイト) : コマンドに対するエラーレスポンス
- エラーコード (1バイト) : 発生したエラーの種類
- アドレス (4バイト) : 書き込みアドレス
- データ (nバイト) : 書き込みデータ。nは書き込みサイズ問い合わせコマンドのレスポンスで知る
- データのサイズ (4バイト) : メモリーリードのレスポンスで4バイト長

• 問い合わせ選択ステータス

問い合わせ選択ステータスでは、ブートプログラムはホストからの問い合わせコマンドに対してフラッシュROMの情報を応答し、選択コマンドに対してデバイス、クロックモード、ビットレートを選択します。

問い合わせ選択コマンド一覧を表 22.13 に示します。

22. フラッシュメモリ

表 22.13 問い合わせ選択コマンド一覧

コマンド	コマンド名	機能
H'20	サポートデバイス問い合わせ	デバイスコードと品名の問い合わせ
H'10	デバイス選択	デバイスコードの選択
H'21	クロックモード問い合わせ	クロックモード数とそれぞれの値の問い合わせ
H'11	クロックモード選択	選択されているクロックモードの通知
H'22	逓倍比問い合わせ	逓倍比または分周比の種類数とそれぞれの個数とその値の問い合わせ
H'23	動作周波数問い合わせ	メインクロックとペリフェラルクロックの最小値と最大値の問い合わせ
H'24	ユーザブートマット情報問い合わせ	ユーザブートマットの個数とそれぞれの先頭アドレスと最終アドレスの問い合わせ
H'25	ユーザマット情報問い合わせ	ユーザマットの個数とそれぞれの先頭アドレスと最終アドレスの問い合わせ
H'26	消去ブロック情報問い合わせ	ブロック数とそれぞれの先頭アドレスと最終アドレスの問い合わせ
H'27	書き込みサイズ問い合わせ	書き込み時のデータ長の問い合わせ
H'3F	新ビットレート選択	新ビットレートの選択
H'40	書き込み消去ステータス遷移	ユーザマット、ユーザブートマットを消去し、書き込み消去ステータスに遷移
H'4F	ブートプログラムステータス問い合わせ	ブートの処理状態の問い合わせ

選択コマンドは、デバイス選択（H'10）、クロックモード選択（H'11）、新ビットレート選択（H'3F）の順にホストから送信してください。これらのコマンドは必ず必要です。同一選択コマンドが2つ以上送信されたときは、後に送信された選択コマンドが有効になります。

これらのコマンドは、ブートプログラムステータス問い合わせ（H'4F）を除いて、書き込み消去ステータス遷移（H'40）を受け付けるまでは有効であり、ホスト側は上記のコマンド中、ホストが必要なものを、選択して問い合わせを行うことができます。ブートプログラムステータス問い合わせ（H'4F）は書き込み消去ステータス遷移（H'40）を受け付け後も有効です。

(1) サポートデバイス問い合わせ

サポートデバイス問い合わせに対して、ブートプログラムはサポート可能なデバイスのデバイスコードと品名を応答します。

コマンド

H'20

- コマンド「H'20」（1バイト）：サポートデバイス問い合わせ

レスポンス	H'30	サイズ	デバイス数	
	文字数	デバイスコード		品名
	...			
	SUM			

- レスポンス「H'30」（1バイト）：サポートデバイス問い合わせに対する応答
- サイズ（1バイト）：コマンド、サイズ、チェックサムを除いた送受信データのサイズ。ここではデバイス数、文字数、デバイスコード、品名の合計サイズ
- デバイス数（1バイト）：マイコン内のブートプログラムがサポートする品種数
- 文字数（1バイト）：デバイスコードとブートプログラム品名の文字数
- デバイスコード（4バイト）：サポートする品名のASCIIコード
- 品名（nバイト）：ブートプログラム型名（ASCIIコード）
- SUM（1バイト）：チェックサム
コマンドからSUMまで加算し、H'00となるように設定

(2) デバイス選択

デバイス選択に対して、ブートプログラムはサポートデバイスを指定されたサポートデバイスに設定します。その後の問い合わせに対して選択されたデバイスの情報を応答します。

コマンド

H'10	サイズ	デバイスコード	SUM
------	-----	---------	-----

- コマンド「H'10」（1バイト）：デバイス選択
- サイズ（1バイト）：デバイスコードの文字数（固定値で4）
- デバイスコード（4バイト）：サポートデバイス問い合わせで応答したデバイスコード（ASCIIコード）
- SUM（1バイト）：チェックサム

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：デバイス選択に対する応答

指定したデバイスコードがサポートデバイスと一致したときACKを返します

エラー

レスポンス

H'90	ERROR
------	-------

- エラーレスポンス「H'90」（1バイト）：デバイス選択に対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード
H'11：サムチェックエラー
H'21：デバイスコード不一致エラー

22. フラッシュメモリ

(3) クロックモード問い合わせ

クロックモード問い合わせに対して、ブートプログラムは選択可能なクロックモードを応答します。

コマンド

H'21

- コマンド「H'21」（1バイト）：クロックモード問い合わせ

レスポンス

H'31	サイズ	モード	...	SUM
------	-----	-----	-----	-----

- レスポンス「H'31」（1バイト）：クロックモード問い合わせに対する応答
- サイズ（1バイト）：モード数、モードの合計サイズ
- モード（1バイト）：選択可能なクロックモード（例：H'01 クロックモード1）
- SUM（1バイト）：チェックサム

(4) クロックモード選択

クロックモード選択に対して、ブートプログラムはクロックモードを指定されたクロックモードに設定します。

その後の問い合わせに対して、選択されたクロックモードの情報を応答します。

クロックモード選択コマンドはデバイス選択コマンド送信後に送信してください。

コマンド

H'11	サイズ	モード	SUM
------	-----	-----	-----

- コマンド「H'11」（1バイト）：クロックモード選択
- サイズ（1バイト）：モードの文字数（固定値で1）
- モード（1バイト）：クロックモード問い合わせで応答されたクロックモード
- SUM（1バイト）：チェックサム

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：クロックモード選択に対する応答

指定されたクロックモードが選択可能なクロックモードと一致したときACKを返します

エラー

レスポンス

H'91	ERROR
------	-------

- エラーレスポンス「H'91」（1バイト）：クロックモード選択に対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード

H'11：サムチェックエラー

H'22：クロックモード不一致エラー

(5) 通倍比問い合わせ

通倍比問い合わせに対して、ブートプログラムは選択可能な通倍比または分周比を応答します。

コマンド

H'22

- コマンド「H'22」（1バイト）：通倍比問い合わせ

レスポンス	H'32	サイズ	周波数の種別数						
	通倍比数	通倍比	...						
	...								
	SUM								

- レスポンス「H'32」（1バイト）：通倍比問い合わせに対する応答
- サイズ（1バイト）：周波数の種別数、通倍比数、通倍比の合計サイズ
- 周波数の種別数（1バイト）：デバイスで選択可能な通倍比の種別の数
（メイン動作周波数と周辺モジュール動作周波数の2種類ならH'02）
- 通倍比数（1バイト）：各動作周波数で選択可能な通倍比数
メインモジュール、周辺モジュールで選択可能な通倍比数
- 通倍比（1バイト）
通倍比：通倍する数値（例 4通倍：H'04）
分周比：分周する数値、負の数（例 2分周：H'FE[-2]）
通倍比を通倍比数の数だけ繰り返し、通倍比数と通倍比の組み合わせを周波数の種別数の数だけ繰り返す。
- SUM（1バイト）：チェックサム

(6) 動作周波数問い合わせ

動作周波数問い合わせに対して、ブートプログラムは動作周波数の数とその最小値、最大値を応答します。

コマンド

H'23

- コマンド「H'23」（1バイト）：動作周波数問い合わせ

レスポンス	H'33	サイズ	周波数の種別数
	動作周波数最小値	動作周波数最大値	
	...		
	SUM		

- レスポンス「H'33」（1バイト）：動作周波数問い合わせに対する応答
- サイズ（1バイト）：周波数の種別数、動作周波数最小値、動作周波数最大値の合計サイズ
- 周波数の種別数（1バイト）：デバイスで必要な動作周波数の種類数
たとえば、メイン動作周波数と周辺モジュール動作周波数の場合は2
- 動作周波数最小値（2バイト）：通倍あるいは分周されたクロックの最小値
動作周波数最小値、最大値は周波数（MHz）の小数点2位までの値を100倍した値（たとえば、20.00MHzのときは100倍して2000とし、H'07D0とする）
- 動作周波数最大値（2バイト）：通倍あるいは分周されたクロックの最大値

22. フラッシュメモリ

動作周波数最小値、動作周波数最大値のデータが周波数の種別数だけ続く

- SUM (1バイト) : チェックサム

(7) ユーザブートマット情報問い合わせ

ユーザブートマット情報問い合わせに対して、ブートプログラムはユーザブートマットのエリア数とアドレスを応答します。

コマンド

H'24

- コマンド「H'24」 (1バイト) : ユーザブートマット情報問い合わせ

レスポンス	H'34	サイズ	エリア数		
	エリア先頭アドレス			エリア最終アドレス	
	...				
	SUM				

- レスポンス「H'34」 (1バイト) : ユーザブートマット情報問い合わせに対する応答
- サイズ (1バイト) : エリア数、エリア先頭アドレス、エリア最終アドレスの合計サイズ
- エリア数 (1バイト) : ユーザブートマットのエリアの数
ユーザブートマットのエリアが連続の場合はH'01
- エリア先頭アドレス (4バイト) : エリアの先頭アドレス
- エリア最終アドレス (4バイト) : エリアの最終アドレス
エリア先頭アドレス、エリア最終アドレスのデータがエリア数分続く
- SUM (1バイト) : チェックサム

(8) ユーザマット情報問い合わせ

ユーザマット情報問い合わせに対して、ブートプログラムはユーザマットのエリア数とアドレスを応答します。

コマンド

H'25

- コマンド「H'25」 (1バイト) : ユーザマット情報問い合わせ

レスポンス	H'35	サイズ	エリア数		
	エリア先頭アドレス			エリア最終アドレス	
	...				
	SUM				

- レスポンス「H'35」 (1バイト) : ユーザマット情報問い合わせに対する応答
- サイズ (1バイト) : エリア数、エリア先頭アドレス、エリア最終アドレスの合計サイズ
- エリア数 (1バイト) : ユーザマットのエリアの数
ユーザマットのエリアが連続の場合はH'01
- エリア先頭アドレス (4バイト) : エリアの先頭アドレス

- エリア最終アドレス (4バイト) : エリアの最終アドレス
エリア先頭アドレス、エリア最終アドレスのデータがエリア数分続く
- SUM (1バイト) : チェックサム

(9) 消去ブロック情報問い合わせ

消去ブロック情報問い合わせに対して、ブートプログラムはユーザマットの消去ブロックのブロック数とそのアドレスを応答します。

コマンド

H'26

- コマンド「H'26」 (1バイト) : 消去ブロック情報問い合わせ

レスポンス	H'36	サイズ	ブロック数	
	ブロック先頭アドレス			ブロック最終アドレス
	...			
	SUM			

- レスポンス「H'36」 (1バイト) : 消去ブロック情報問い合わせに対する応答
- サイズ (2バイト) : ブロック数、ブロック先頭アドレス、ブロック最終アドレスの合計サイズ
- ブロック数 (1バイト) : フラッシュメモリ消去ブロック数
- ブロック先頭アドレス (4バイト) : ブロックの先頭アドレス
- ブロック最終アドレス (4バイト) : ブロックの最終アドレス
ブロック先頭アドレス、ブロック最終アドレスのデータがブロック数分続く
- SUM (1バイト) : チェックサム

(10) 書き込みサイズ問い合わせ

書き込みサイズ問い合わせに対して、ブートプログラムは書き込みデータの書き込み単位を応答します。

コマンド

H'27

- コマンド「H'27」 (1バイト) : 書き込みサイズ問い合わせ

レスポンス	H'37	サイズ	書き込みサイズ	SUM
-------	------	-----	---------	-----

- レスポンス「H'37」 (1バイト) : 書き込みサイズ問い合わせに対する応答
- サイズ (1バイト) : 書き込み単位のサイズの文字数 (固定値で2)
- 書き込みサイズ (2バイト) : 書き込み単位のサイズ
このサイズで書き込みデータを受け取る
- SUM (1バイト) : チェックサム

22. フラッシュメモリ

(11) 新ビットレート選択

新ビットレート選択に対して、ブートプログラムは指定されたビットレートに選択変更し、ホストからの確認に対して新ビットレートで応答します。

新ビットレート選択コマンドはクロックモード選択コマンド送信後に送信してください。

コマンド	H'3F	サイズ	ビットレート	入力周波数
	通倍比数	通倍比 1	通倍比 2	
	SUM			

- コマンド「H'3F」（1バイト）：新ビットレート選択
- サイズ（1バイト）：ビットレート、入力周波数、通倍比数、通倍比の合計サイズ
- ビットレート（2バイト）：新ビットレート
1/100の値とする（たとえば、19200bpsのときは192とし、H'00C0とする）
- 入力周波数（2バイト）：ブートプログラムに入力されるクロック周波数
周波数（MHz）の小数点2位までの値とする（たとえば、28.882MHzのときは小数点2位までを100倍して2888とし、H'0B48とする）
- 通倍比数（1バイト）：デバイスで選択可能な通倍比数
通常はメイン動作周波数と周辺モジュール動作周波数で2
- 通倍比1（1バイト）：メイン動作周波数の通倍比または分周比
通倍比：通倍する数値（例 4通倍：H'04）
分周比：分周する数値、負の数値（例 2分周：H'FE[-2]）
- 通倍比2（1バイト）：周辺動作周波数の通倍比または分周比
通倍比：通倍する数値（例 4通倍：H'04）
分周比：分周する数値、負の数値（例 2分周：H'FE[-2]）
- SUM（1バイト）：チェックサム

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：新ビットレート選択に対する応答
指定されたビットレートが選択されたときACKとして送信します

エラー

レスポンス

H'BF	ERROR
------	-------

- エラーレスポンス「H'BF」（1バイト）：新ビットレート選択に対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード
 - H'11：サムチェックエラー
 - H'24：ビットレート選択不可エラー
指定されたビットレートが選択できない
 - H'25：入力周波数エラー
入力周波数が最小値と最大値の範囲にない

H'26 : 通倍比エラー

通倍比が一致しない

H'27 : 動作周波数エラー

動作周波数が最小値と最大値の範囲にない

受信したデータのチェック方法を以下に示します。

1. 入力周波数

受信した入力周波数の値が、すでに選択されたデバイスのクロックモードに対する入力周波数の最小値と最大値の範囲内にあるかどうかをチェックします。範囲内になければ入力周波数エラーです。

2. 通倍比

受信した通倍比または分周比の値が、すでに選択されたデバイスのクロックモードに対する通倍比または分周比と一致するかどうかをチェックします。一致しなければ通倍比エラーです。

3. 動作周波数

受信した入力周波数と通倍比または分周比とから動作周波数を計算します。入力周波数はLSIに供給される周波数で、動作周波数は実際にLSIが動作する周波数です。計算式を以下に示します。

動作周波数 = 入力周波数 × 通倍比、または、

動作周波数 = 入力周波数 ÷ 分周比

この計算した動作周波数が、すでに選択されたデバイスのクロックモードに対する動作周波数の最小値と最大値の範囲内にあるかどうかをチェックします。範囲内になければ動作周波数エラーです。

4. ビットレート

ペリフェラル動作周波数 (Pφ) とビットレート (B) から、シリアルモードレジスタ (SCSMR) のクロックセレクト (CKS) の値 (n) とビットレートレジスタ (SCBRR) の値 (N) を求め、誤差を計算し、誤差が4%未満であるかどうかをチェックします。誤差が4%以上ならばビットレート選択エラーです。誤差の計算は下記のとおりです。

$$\text{誤差 (\%)} = \left\{ \left[\frac{P\phi \times 10^6}{(N+1) \times B \times 64 \times 2^{2n-1}} \right] - 1 \right\} \times 100$$

22. フラッシュメモリ

新ビットレート選択が可能な場合は、ACK を応答した後で、新ビットレートの値にレジスタを選択します。新ビットレートでホストがACKを送信し、ブートプログラムが新ビットレートで応答します。

確認 H'06

- 確認「H'06」（1バイト）：新ビットレートの確認

レスポンス H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：新ビットレートの確認に対する応答

新ビットレート選択のシーケンスを図 22.25 に示します。

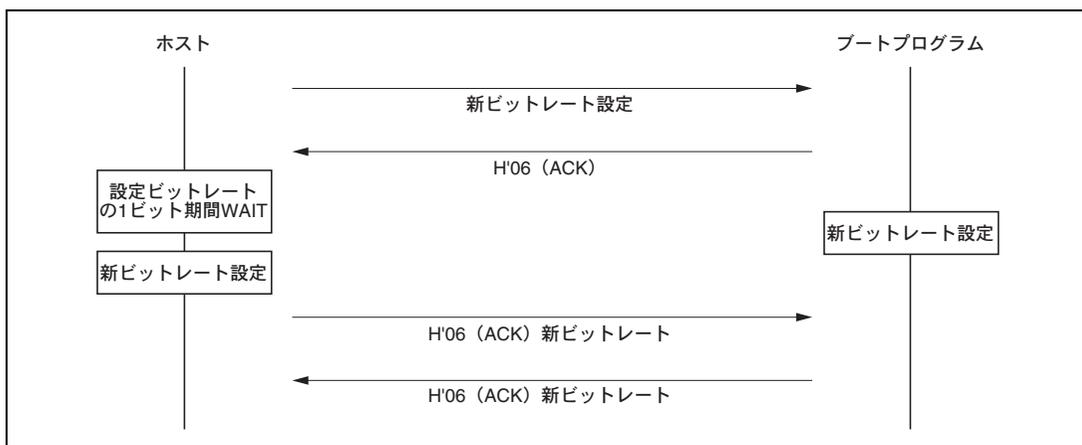


図 22.25 新ビットレート選択のシーケンス

(12) 書き込み消去ステータス遷移

書き込み消去ステータス遷移に対して、ブートプログラムは、消去プログラムを転送し、ユーザマット、ユーザブートマットの順にデータを消去します。消去が完了すると、ACK を応答し、書き込み消去ステータスになります。

ホストは、書き込み選択コマンドと書き込みデータを送る前に、デバイス選択コマンド、クロックモード選択コマンド、新ビットレート選択コマンドでLSIのデバイス、クロックモード、新ビットレートを選択し、書き込み消去ステータス遷移コマンドをブートプログラムへ送ってください。

コマンド H'40

- コマンド「H'40」（1バイト）：書き込み消去ステータス遷移

レスポンス H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：書き込み消去ステータス遷移に対する応答。消去プログラムを転送した後、ユーザブートマット、ユーザマットが正常にデータを消去できたときACK

エラー

レスポンス H'C0 H'51

- エラーレスポンス「H'C0」（1バイト）：書き込み消去ステータス遷移に対するエラー応答
- エラーコード「H'51」（1バイト）：消去エラー

エラーが発生し消去できなかった

• コマンドエラー

コマンドが未定義のとき、コマンドの順序が正しくないとき、あるいはコマンドを受け付けることができないとき、コマンドエラーとなります。たとえば、デバイス選択の前のクロックモード選択コマンド、書き込み消去ステータス遷移コマンドの後での問い合わせコマンドは、コマンドエラーになります。

エラー

レスポンス	H'80	H'xx
-------	------	------

- エラーレスポンス「H'80」（1バイト）：コマンドエラー
- コマンド「H'xx」（1バイト）：受信したコマンド

• コマンドの順序

問い合わせ選択ステータスでのコマンドの順序の例は以下のとおりです。

1. サポートデバイス問い合わせ（H'20）で、サポートデバイスを問い合わせてください。
2. 応答されたデバイス情報からデバイスを選んで、デバイス選択（H'10）をしてください。
3. クロックモード問い合わせ（H'21）で、クロックモードを問い合わせてください。
4. 応答されたクロックモードからクロックモードを選んで、クロックモード選択（H'11）をしてください。
5. デバイス選択、クロックモード選択が終わったら、逡倍比問い合わせ（H'22）、動作周波数問い合わせ（H'23）で新ビットレート選択に必要な情報を問い合わせてください。
6. 逡倍比、動作周波数の情報に従って、新ビットレート選択（H'3F）をしてください。
7. デバイス選択、クロックモード選択が終わったら、ユーザブートマット情報問い合わせ（H'24）、ユーザマット情報問い合わせ（H'25）、消去ブロック情報問い合わせ（H'26）、書き込みサイズ問い合わせ（H'27）で、ユーザブートマット、ユーザマットへの書き込み消去情報を問い合わせてください。
8. 問い合わせと新ビットレート選択が終わったら、書き込み消去ステータス遷移（H'40）を実行してください。書き込み消去ステータスに遷移します。

22. フラッシュメモリ

• 書き込み消去ステータス

書き込み消去ステータスでは、ブートプログラムは書き込み選択コマンドで書き込み方法を選択し、128 バイト書き込みコマンドでデータを書き込み、消去選択コマンドとブロック消去コマンドでブロックを消去します。書き込み消去コマンド一覧を表 22.14 に示します。

表 22.14 書き込み消去コマンド一覧

コマンド	コマンド名	機能
H'42	ユーザブートマット書き込み選択	ユーザブートマット書き込みプログラムの選択
H'43	ユーザマット書き込み選択	ユーザマット書き込みプログラムの選択
H'50	128 バイト書き込み	128 バイト書き込み
H'48	消去選択	消去プログラムの選択
H'58	ブロック消去	ブロックデータの消去
H'52	メモリリード	メモリの読み出し
H'4A	ユーザブートマットのサムチェック	ユーザブートマットのサムチェック
H'4B	ユーザマットのサムチェック	ユーザマットのサムチェック
H'4C	ユーザブートマットのブランクチェック	ユーザブートマットのブランクチェック
H'4D	ユーザマットのブランクチェック	ユーザマットのブランクチェック
H'4F	ブートプログラムステータス問い合わせ	ブートの処理状態の問い合わせ

• 書き込み

書き込みは書き込み選択コマンドと 128 バイト書き込みコマンドで行います。

最初に、ホストは書き込み選択コマンドを送信し、書き込み方式と書き込みマットを選択します。書き込み選択コマンドは書き込みエリアと書き込み方式により以下の 2 つがあります。

1. ユーザブートマット書き込み選択
2. ユーザマット書き込み選択

次に 128 バイト書き込みコマンドを送信します。選択コマンドに続く 128 バイト書き込みコマンドはそれぞれ選択コマンドで指定された書き込み方式の書き込みデータと解釈します。128 バイトを超えるデータを書き込むときは 128 バイト書き込みコマンドを繰り返してください。書き込みを終了させたいときはアドレスが H'FFFFFFF の 128 バイト書き込みコマンドをホストから送信してください。書き込みが終了すると書き込み消去選択待ちになります。

続けて他の方式、他のマットの書き込みを行うときは書き込み選択コマンドから開始します。

書き込み選択コマンドと 128 バイト書き込みコマンドのシーケンスを図 22.26 に示します。



図 22.26 書き込みシーケンス

(1) ユーザブートマット書き込み選択

ユーザブートマット書き込み選択に対して、ブートプログラムは、書き込みプログラムを転送します。書き込みは転送した書き込みプログラムで、ユーザブートマットに書き込みます。

コマンド

H'42

- コマンド「H'42」（1バイト）：ユーザブートマット書き込み選択

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：ユーザブートマット書き込み選択に対する応答。書き込みプログラムを転送したときACK

エラー

レスポンス

H'C2	ERROR
------	-------

- エラーレスポンス「H'C2」（1バイト）：ユーザブートマット書き込み選択に対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード

H'54：選択処理エラー（転送エラーが発生し処理が完了しない）

(2) ユーザマット書き込み選択

ユーザマット書き込み選択に対して、ブートプログラムは、書き込みプログラムを転送します。書き込みは転送した書き込みプログラムで、ユーザマットに書き込みます。

コマンド

H'43

- コマンド「H'43」（1バイト）：ユーザマット書き込み選択

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：ユーザマット書き込み選択に対する応答。書き込みプログラムを転送したときACK

エラー

レスポンス

H'C3	ERROR
------	-------

22. フラッシュメモリ

- エラーレスポンス「H'C3」（1バイト）：ユーザマツ書き込み選択に対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード
H'54：選択処理エラー（転送エラーが発生し処理が完了しない）

(3) 128 バイト書き込み

128 バイト書き込みに対して、ブートプログラムは書き込み選択で転送した書き込みプログラムで、ユーザブートマツ、またはユーザマツに書き込みます。

コマンド	H'50	書き込みアドレス						
	データ	...						
	...							
	SUM							

- コマンド「H'50」（1バイト）：128バイト書き込み
- 書き込みアドレス（4バイト）：書き込み先頭アドレス
128バイト境界のアドレスを指定してください
例）H'00、H'01、H'00、H'00：H'00010000
- 書き込みデータ（nバイト）：書き込みデータ
書き込みデータのサイズは「書き込みサイズ問い合わせ」で応答したサイズ
- SUM（1バイト）：チェックサム

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：128バイト書き込みに対する応答
書き込みが完了したときACK

エラー

レスポンス

H'D0	ERROR
------	-------

- エラーレスポンス「H'D0」（1バイト）：128バイト書き込みに対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード
H'11：サムチェックエラー
H'2A：アドレスエラー（アドレスが指定のマツの範囲にない）
H'53：書き込みエラー（書き込みエラーが発生し書き込めない）

データ書き込みサイズに従った境界のアドレスを指定してください。たとえば、データ書き込みサイズが128バイトのときは、アドレスの下位バイトをH'00かH'80にしてください。

ホストは、128バイト中に書き込みデータがない部分をH'FFに埋めて送信してください。

書き込み処理を終了するときは、アドレス H'FFFFFFF の 128 バイト書き込みコマンドを送信してください。アドレス H'FFFFFFF の 128 バイト書き込みコマンドに対して、ブートプログラムはデータが終了したと判断し、書き込み消去選択コマンド待ちになります。

コマンド	H'50	書き込みアドレス	SUM
------	------	----------	-----

- コマンド「H'50」（1バイト）：128バイト書き込み
- 書き込みアドレス（4バイト）：終了コード（H'FF, H'FF, H'FF, H'FF）
- SUM（1バイト）：チェックサム

レスポンス	H'06
-------	------

- レスポンス「H'06」（1バイト）：128バイト書き込みに対する応答

書き込み処理が完了したときACK

エラー

レスポンス	H'D0	ERROR
-------	------	-------

- エラーレスポンス「H'D0」（1バイト）：128バイト書き込みに対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード

H'11：サムチェックエラー

H'53：書き込みエラー

• 消去

消去は消去選択コマンドとブロック消去コマンドで行います。

最初に消去選択コマンドで消去を選択し、次にブロック消去コマンドで指定されたブロックを消去します。消去ブロックが複数あるときはブロック消去コマンドを繰り返します。消去処理を終了するときはブロック番号 H'FF のブロック消去コマンドをホストから送信してください。消去が終了すると書き込み消去選択待ちになります。

消去選択コマンドとブロック消去コマンドのシーケンスを図 22.27 に示します。

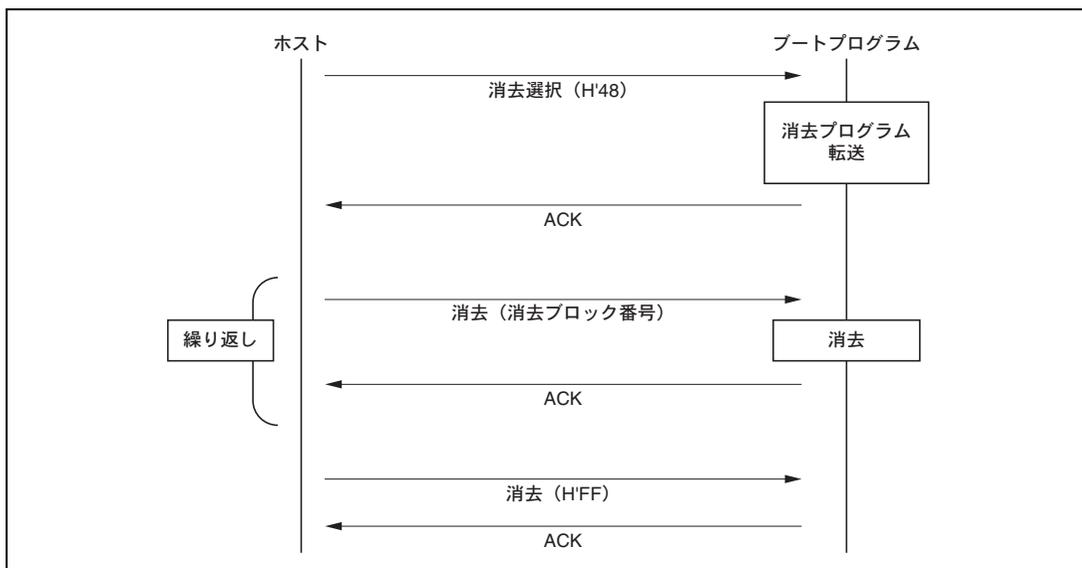


図 22.27 消去シーケンス

(1) 消去選択

消去選択に対して、ブートプログラムは、消去プログラムを転送します。消去は転送した消去プログラムで、ユーザマットのデータを消去します。

コマンド

H'48

- コマンド「H'48」（1バイト）：消去選択

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：消去選択に対する応答

消去プログラムを転送したときACK

エラー

レスポンス

H'C8	ERROR
------	-------

- エラーレスポンス「H'C8」（1バイト）：消去選択に対するエラー応答
- ERROR：（1バイト）：エラーコード

H'54：選択処理エラー（転送エラーが発生し処理が完了しない）

(2) ブロック消去

消去に対して、ブートプログラムは指定されたユーザマットのブロックを消去します。

コマンド

H'58	サイズ	ブロック番号	SUM
------	-----	--------	-----

- コマンド「H'58」（1バイト）：消去
- サイズ（1バイト）：消去ブロック番号の文字数（固定値で1）
- ブロック番号（1バイト）：データを消去する消去ブロック番号
- SUM（1バイト）：チェックサム

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：消去に対する応答

消去が完了したときACK

エラー

レスポンス

H'D8	ERROR
------	-------

- エラーレスポンス「H'D8」（1バイト）：消去に対するエラー応答

- ERROR：（1バイト）：エラーコード

H'11：サムチェックエラー

H'29：ブロック番号エラー

ブロック番号が正しくない

H'51：消去エラー

消去中にエラー発生

ブロック番号が H'FF に対して、ブートプログラムは消去処理を終了し、選択コマンド待ち状態になります。

コマンド

H'58	サイズ	ブロック番号	SUM
------	-----	--------	-----

- コマンド「H'58」（1バイト）：消去
- サイズ（1バイト）：消去ブロック番号の文字数（固定値で1）
- ブロック番号（1バイト）：H'FF（消去処理の終了コード）
- SUM（1バイト）：チェックサム

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」（1バイト）：消去終了に対する応答ACK

ブロック番号を H'FF で指定した後、再度、消去を行う場合は、消去選択から実行します。

• メモリリード

メモリリードに対して、ブートプログラムは指定されたアドレスのデータを応答します。

コマンド

H'52	サイズ	エリア	読み出し先頭アドレス
読み出しサイズ			SUM

- コマンド「H'52」（1バイト）：メモリリード
- サイズ（1バイト）：エリア、読み出しアドレス、読み出しサイズの合計サイズ（固定値で9）
- エリア（1バイト）

H'00：ユーザブートマット

H'01：ユーザマット

エリアの指定が正しくないときはアドレスエラー

- 読み出し先頭アドレス（4バイト）：読み出す先頭アドレス
- 読み出しサイズ（4バイト）：読み出すデータのサイズ

22. フラッシュメモリ

- SUM (1バイト) : チェックサム

レスポンス	H'52	読み出しサイズ					
	データ	...					
	SUM						

- レスポンス「H'52」 (1バイト) : メモリリードに対する応答
- 読み出しサイズ (4バイト) : 読み出すデータのサイズ
- データ (nバイト) 読み出しアドレスからの読み出しサイズ分のデータ
- SUM (1バイト) : チェックサム

エラー

レスポンス	H'D2	ERROR
-------	------	-------

- エラーレスポンス「H'D2」 (1バイト) : メモリリードに対するエラー応答
- ERROR : (1バイト) : エラーコード

H'11 : サムチェックエラー

H'2A : アドレスエラー

読み出し先頭アドレスがマットの範囲にない

H'2B : サイズエラー

読み出しサイズがマットの範囲を超えている、または読み出し先頭アドレスと読み出しサイズから計算された読み出し最終アドレスがマットの範囲にない、または読み出しサイズが0

- ユーザブートマットのサムチェック

ユーザブートマットのサムチェックに対して、ブートプログラムはユーザブートマットのデータを加算してその結果を応答します。

コマンド	H'4A
------	------

- コマンド「H'4A」 (1バイト) : ユーザブートマットのサムチェック

レスポンス	H'5A	サイズ	マットのチェックサム	SUM
-------	------	-----	------------	-----

- レスポンス「H'5A」 (1バイト) : ユーザブートマットのサムチェックに対する応答
- サイズ (1バイト) : マットのチェックサムの文字数 (固定値で4)
- マットのチェックサム (4バイト) : ユーザブートマットのサムチェック値バイト単位で加算
- SUM (1バイト) : チェックサム (送信データの)

• ユーザマットのサムチェック

ユーザマットのサムチェックに対して、ブートプログラムはユーザマットのデータを加算してその結果を応答します。

コマンド

H'4B

- コマンド「H'4B」(1バイト) : ユーザマットのサムチェック

レスポンス

H'5B	サイズ	マットのチェックサム	SUM
------	-----	------------	-----

- レスポンス「H'5B」(1バイト) : ユーザマットのサムチェックに対する応答
- サイズ(1バイト) : マットのチェックサムの文字数(固定値で4)
- マットのチェックサム(4バイト) : ユーザマットのサムチェック値
バイト単位で加算
- SUM(1バイト) : チェックサム(送信データの)

• ユーザブートマットのブランクチェック

ユーザブートマットのブランクチェックに対して、ブートプログラムはユーザブートマットがすべてブランクであることをチェックしその結果を応答します。

コマンド

H'4C

- コマンド「H'4C」(1バイト) : ユーザブートマットのブランクチェック

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」(1バイト) : ユーザブートマットのブランクチェックに対する応答。エリアがすべてブランク(H'FF)のときACK

エラー

レスポンス

H'CC	H'52
------	------

- エラーレスポンス「H'CC」(1バイト) : ユーザブートマットのブランクチェックに対するエラー応答
- エラーコード「H'52」(1バイト) : 未消去エラー

• ユーザマットのブランクチェック

ユーザマットのブランクチェックに対して、ブートプログラムはユーザマットがすべてブランクであることをチェックしその結果を応答します。

コマンド

H'4D

- コマンド「H'4D」(1バイト) : ユーザマットのブランクチェック

レスポンス

H'06

- レスポンス「H'06」(1バイト) : ユーザマットのブランクチェックに対する応答。エリアがすべてブランク(H'FF)のときACK

エラー

レスポンス

H'CD	H'52
------	------

- エラーレスポンス「H'CD」(1バイト) : ユーザマットのブランクチェックに対するエラー応答
- エラーコード「H'52」(1バイト) : 未消去エラー

22. フラッシュメモリ

- ブートプログラムステータス問い合わせ

ブートプログラムステータス問い合わせに対して、ブートプログラムは現在のステータスとエラー状態を応答します。この問い合わせは、問い合わせ選択ステータス、書き込み消去ステータス、いずれでも有効です。

コマンド

H'4F

- コマンド「H'4F」（1バイト）：ブートプログラムステータス問い合わせ

レスポンス

H'5F	サイズ	STATUS	ERROR	SUM
------	-----	--------	-------	-----

- レスポンス「H'5F」（1バイト）：ブートプログラムステータス問い合わせに対する応答
- サイズ（1バイト）：データの文字数（固定値で2）
- STATUS（1バイト）：標準ブートプログラムのステータス

表22.15をご覧ください。

- ERROR（1バイト）：エラー状態

ERROR=0で正常

ERRORが0以外で異常

表22.16をご覧ください。

- SUM（1バイト）：チェックサム

表 22.15 ステータスコード

コード	内 容
H'11	デバイス選択待ち
H'12	クロックモード選択待ち
H'13	ビットレート選択待ち
H'1F	書き込み消去ステータス遷移待ち（ビットレート選択完了）
H'31	ユーザマット、ユーザブートマット消去中
H'3F	書き込み消去選択待ち（消去完了）
H'4F	書き込みデータ受信待ち（書き込み完了）
H'5F	消去ブロック指定待ち（消去完了）

表 22.16 エラーコード

コード	内 容
H'00	エラーなし
H'11	サムチェックエラー
H'21	デバイスコード不一致エラー
H'22	クロックモード不一致エラー
H'24	ビットレート選択不可エラー
H'25	入力周波数エラー
H'26	逡倍比エラー
H'27	動作周波数エラー
H'29	ブロック番号エラー
H'2A	アドレスエラー
H'2B	データ長エラー (サイズエラー)
H'51	消去エラー
H'52	未消去エラー
H'53	書き込みエラー
H'54	選択処理エラー
H'80	コマンドエラー
H'FF	ビットレート合わせ込み確認エラー

22.9.2 手順プログラム、または書き込みデータの格納可能領域

本文中での書き込み/消去手順プログラムおよび書き込みデータの格納可能領域は、内蔵RAM上に準備している例で示しましたが、以下の条件を守れば他の領域（外部空間領域など）で実行することができます。

1. 内蔵の書き込み/消去実行プログラムはFTDARレジスタで指定された内蔵RAMのアドレスからダウンロードされ、実行されるのでここは使用不可能です。
2. 内蔵の書き込み/消去実行プログラムでは、スタック領域を128バイト以上使用するので、確保してください。
3. SCOピットを1にしてダウンロードの要求を行う処理では、マット切り替えが発生するので内蔵RAM上で実施してください。
4. 書き込み/消去を開始する前（ダウンロード結果の判定まで）は、フラッシュメモリはアクセス可能です。シングルチップモードのように外部空間アクセスができないモードでは、この時点までに必要な手続きプログラム、割り込みベクタと割り込み処理ルーチン、ユーザブランチ処理プログラムなどを内蔵RAMに転送してください。
5. 書き込み/消去処理中は、フラッシュメモリのアクセスはできませんので、内蔵RAM上のダウンロードされたプログラムで実行します。これを起動させる手続きプログラム、書き込み/消去中のユーザブランチ先のユーザプログラム、および割り込みのベクタテーブルと割り込み処理プログラムの実行領域も、フラッシュメモリ以外の内蔵RAMや、外部バス空間にある必要があります。
6. 書き込み/消去完了後のFKEYレジスタのクリアまでの期間は、フラッシュメモリのアクセスは禁止とします。

書き込み/消去完了直後に、LSIモードを変更してリセット動作をさせる場合には、100 μ s以上のリセット期間（ $\overline{\text{RES}}=0$ とする期間）を設けてください。

なお、書き込み/消去処理中のリセット状態への遷移は禁止ですが、誤ってリセットを入れてしまった場合は、100 μ sの通常より長いリセット期間の後に、リセットリリースしてください。

7. ユーザブートモードでのユーザマットへの書き込み/消去処理では、FMATSによるマット切り替えが必要です。マット切り替えの実行は内蔵RAM上で実施してください。（「22.8.1 ユーザマットとユーザブートマットの切り替え」を参照ください）

マットの切り替えにおいては、現在どちらのマットが選択されているかにご注意ください。

8. 書き込み処理のパラメータFMPDRが示す書き込みデータ格納領域がフラッシュメモリ上にあると、エラーと判断しますので、いったん内蔵RAMに転送してFMPDRの示すアドレスはフラッシュメモリ空間以外としてください。

これらの条件を考慮し、各動作モード/処理内容ごとの組み合わせでの、書き込みデータ格納エリアおよび実行が可能なエリアをあらわす表を示します。

表 22.17 実行可能マツトまとめ

処理	起動モード	
	ユーザプログラムモード	ユーザブートモード*
書き込み	表 22.18 (1)	表 22.18 (3)
消去	表 22.18 (2)	表 22.18 (4)

【注】 * ユーザマツトに対しての書き込み／消去が可能です。

22. フラッシュメモリ

表 22.18 (1) ユーザプログラムモードでの書き込み処理で使用可能なエリア

書き込み手順

項目	格納/実行が可能なエリア			選択されているマット	
	内蔵 RAM	ユーザマット	外部空間	ユーザマット	組み込みプログラム格納マット
書き込みデータの格納領域	○	×*	○	—	—
ダウンロードする内蔵プログラムの選択処理	○	○	○	○	
キーレジスタへの H'A5 書き込み処理	○	○	○	○	
FCCS の SCO=1 書き込み実行 (ダウンロード)	○	×	×		○
キーレジスタクリア処理	○	○	○	○	
ダウンロード結果の判定	○	○	○	○	
ダウンロードエラー処理	○	○	○	○	
初期化パラメータの設定処理	○	○	○	○	
初期化実行	○	×	×	○	
初期化結果の判定	○	○	○	○	
初期化エラー処理	○	○	○	○	
割り込み処理ルーチン	○	×	○	○	
キーレジスタへの H'5A 書き込み処理	○	○	○	○	
書き込みパラメータの設定処置	○	×	○	○	
書き込み実行	○	×	×	○	
書き込み結果の判定	○	×	○	○	
書き込みエラー処理	○	×	○	○	
キーレジスタクリア処理	○	×	○	○	

【注】 * 事前に内蔵 RAM に転送しておけば可能です。

表 22.18 (2) ユーザプログラムモードでの消去処理で使用可能なエリア

項目	格納/実行が可能なエリア			選択されているマツ	
	内蔵 RAM	ユーザマツ	外部空間	ユーザマツ	組み込み プログラム 格納マツ
ダウンロードする内蔵プログラムの選択処理	○	○	○	○	
キーレジスタへのH'A5書き込み処理	○	○	○	○	
FCCSのSCO=1書き込み実行(ダウンロード)	○	×	×		○
キーレジスタクリア処理	○	○	○	○	
ダウンロード結果の判定	○	○	○	○	
ダウンロードエラー処理	○	○	○	○	
初期化パラメータの設定処理	○	○	○	○	
初期化実行	○	×	×	○	
初期化結果の判定	○	○	○	○	
初期化エラー処理	○	○	○	○	
割り込み処理ルーチン	○	×	○	○	
キーレジスタへのH'5A書き込み処理	○	○	○	○	
消去パラメータの設定処置	○	×	○	○	
消去実行	○	×	×	○	
消去結果の判定	○	×	○	○	
消去エラー処理	○	×	○	○	
キーレジスタクリア処理	○	×	○	○	

消去手順



22. フラッシュメモリ

表 22.18 (3) ユーザブートモードでの書き込み処理で使用可能なエリア

書き込み手順

項目	格納／実行が可能なエリア			選択されているマット		
	内蔵 RAM	ユーザブートマット	外部空間	ユーザマット	ユーザブートマット	組み込みプログラム格納マット
書き込みデータの格納領域	○	×*1	○	—	—	—
ダウンロードする内蔵プログラムの選択処理	○	○	○		○	
キーレジスタへの H'A5 書き込み処理	○	○	○		○	
FCCS の SCO=1 書き込み実行 (ダウンロード)	○	×	×			○
キーレジスタクリア処理	○	○	○		○	
ダウンロード結果の判定	○	○	○		○	
ダウンロードエラー処理	○	○	○		○	
初期化パラメータの設定処理	○	○	○		○	
初期化実行	○	×	×		○	
初期化結果の判定	○	○	○		○	
初期化エラー処理	○	○	○		○	
割り込み処理ルーチン	○	×	○		○	
FMATS によるマット切り替え	○	×	×	○		
キーレジスタへの H'5A 書き込み処理	○	×	○	○		
書き込みパラメータの設定処置	○	×	○	○		
書き込み実行	○	×	×	○		
書き込み結果の判定	○	×	○	○		
書き込みエラー処理	○	×*2	○	○		
キーレジスタクリア処理	○	×	○	○		
FMATS によるマット切り替え	○	×	×		○	

【注】 *1 事前に内蔵 RAM に転送しておけば可能です。

*2 内蔵 RAM 上で FMATS を切り替えた後なら可能です。

表 22.18 (4) ユーザブートモードでの消去処理で使用可能なエリア

項目	格納/実行が可能なエリア			選択されているマット		
	内蔵 RAM	ユーザ ブート マット	外部空間	ユーザ マット	ユーザ ブート マット	組み込み プログラム 格納マット
ダウンロードする内蔵プログラムの選択処理	○	○	○		○	
キーレジスタへの H'A5 書き込み処理	○	○	○		○	
FCCS の SCO=1 書き込み実行 (ダウンロード)	○	×	×			○
キーレジスタクリア処理	○	○	○		○	
ダウンロード結果の判定	○	○	○		○	
ダウンロードエラー処理	○	○	○		○	
初期化パラメータの設定処理	○	○	○		○	
初期化実行	○	×	×		○	
初期化結果の判定	○	○	○		○	
初期化エラー処理	○	○	○		○	
割り込み処理ルーチン	○	×	○		○	
FMATS による マット切り替え	○	×	×		○	
キーレジスタへの H'5A 書き込み処理	○	×	○	○		
消去パラメータの設定処理	○	×	○	○		
消去実行	○	×	×	○		
消去結果の判定	○	×	○	○		
消去エラー処理	○	×*	○	○		
キーレジスタクリア処理	○	×	○	○		
FMATS による マット切り替え	○	×	×		○	

消去手順

【注】 * 内蔵 RAM 上で FMATS を切り替えた後なら可能です。

22.10 ライタモード

ライタモードではソケットアダプタを介して単体のフラッシュメモリと同様に PROM ライタで書き込み／消去を行うことができます。PROM ライタはルネサス 128K/256K バイトフラッシュメモリ内蔵マイコンデバイスタイプ (F-ZTATxxxx) をサポートしているライタを使用してください。

23. RAM

本 LSI は高速スタティック RAM を内蔵しています。内蔵 RAM は、32 ビット幅のデータバス（L バス）を介して CPU、32 ビット幅のデータバス（I バス）を介してデータトランスファコントローラ（DTC）に接続されており、8、16 または 32 ビット幅で、内蔵 RAM をアクセスすることができます。内蔵 RAM は、各製品により図 23.1 に示すアドレスに割り付けられており、アドレスによりページ 0、ページ 1 に分かれています。RAM は、CPU（L バス経由）、DTC（I バス経由）からのアクセスが可能です。同時に同じページに対して異なるバスからアクセス要求があったときの優先順位は I バス（DTC）>L バス（CPU）となります。このような競合は RAM アクセスの性能低下を招きますので、できるだけ競合が起こらないようにソフトウェアでの対策を推奨いたします。例えば各バスごとに異なるページでアクセスすると競合は発生しません。L バス（CPU）からのアクセスは、ページ競合が発生しない限り 1 サイクルアクセスになります。I バス（DTC）からのアクセスは、内部クロック（I ϕ ）とバスクロック（B ϕ ）の比や DTC の動作状態などにより変化します。内蔵 RAM の内容は、スリープモード、ソフトウェアスタンバイモード、パワーオンリセット、マニュアルリセットでは保持されます。しかし、ディープソフトウェアスタンバイモードでは、内蔵 RAM の内容は保持されません。

RAM は、RAM コントロールレジスタ（RAMCR）の RAME ビットにより有効または無効の制御が可能です。RAMCR については「24.3.7 RAM コントロールレジスタ（RAMCR）」を参照してください。

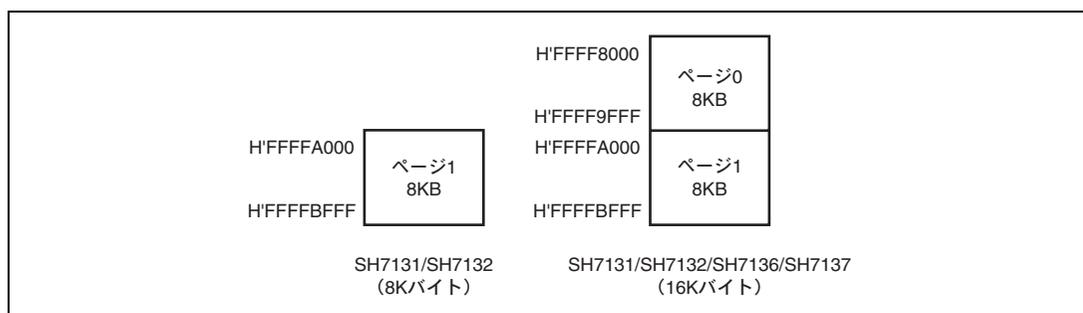


図 23.1 内蔵 RAM アドレス

23.1 使用上の注意事項

23.1.1 モジュールスタンバイモードの設定

RAM は、スタンバイコントロールレジスタにより、RAM のアクセスの禁止/許可を設定することが可能です。初期値では、RAM のアクセスを許可します。モジュールスタンバイモードを設定することにより、RAM のアクセスが禁止されます。詳細は「第 24 章 低消費電力モード」を参照してください。

23.1.2 アドレスエラー

RAM に対してアドレスエラーを起こす書き込みを行った場合、RAM の内容が壊れる場合があります。

23.1.3 RAM の初期値

電源投入後、RAM への書き込みを行うまでは RAM の初期値は不定となります。

24. 低消費電力モード

本 LSI は低消費電力モードとしてスリープモード、ソフトウェアスタンバイモード、ディープソフトウェアスタンバイモード、モジュールスタンバイ機能をサポートしています。

24.1 特長

- スリープ/ソフトウェアスタンバイ/モジュールスタンバイ/ディープソフトウェアスタンバイをサポートします。

24.1.1 低消費電力モードの種類

低消費電力モードには、次のようなモード、機能があります。

1. スリープモード
2. ソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137のみ)
3. ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137のみ)
4. モジュールスタンバイ機能

プログラム実行状態から各モードへ遷移する方法、各モードでの CPU や周辺モジュールなどの状態、各モードの解除方法を、表 24.1 に示します。

24. 低消費電力モード

表 24.1 低消費電力モードの状態

低消費電力モード	遷移方法	状態					解除方法
		CPG	CPU	CPUレジスタ	内蔵メモリ	内蔵周辺モジュール	
スリープモード	STBCR1のSTBYビットが0の状態ですLEEP命令を実行	動作	停止	保持	動作	動作	リセット
ソフトウェアスタンバイモード*	STBCR1のSTBYビットが1、かつSTBCR6のSTBYMDビットが1の状態ですLEEP命令を実行	停止	停止	保持	停止 (内容は保持)	停止	(1) NMI、IRQによる割り込み (2) $\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセット
ディープソフトウェアスタンバイモード*	STBCR1のSTBYビットが1、かつSTBCR6のSTBYMDビットが0の状態ですLEEP命令を実行	停止	停止	不定	停止 (内容は不定)	停止	$\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセット
モジュールスタンバイ機能	STBCR2~5のMSTPビットを1とする	動作	動作	保持	指定モジュールが停止 (内容は保持)	指定モジュールが停止	(1) MSTPビットを0にクリア (2) パワーオンリセット(MSTPビットの初期値が0のモジュール)

【注】 各モードにおける内蔵周辺モジュールのレジスタの状態については、「25.3 各動作モードにおけるレジスタの状態」を参照してください。各モードにおける端子状態については、「付録 A. 端子状態」を参照してください。

* SH7136/SH7137のみ

24.2 入出力端子

低消費電力モード関連の端子構成を表 24.2 に示します。

表 24.2 端子構成

名称	端子名	入出力	機能
パワーオンリセット	RES	入力	パワーオンリセット入力信号。ローレベルでパワーオンリセット。
マニュアルリセット	MRES	入力	マニュアルリセット入力信号。ローレベルでマニュアルリセット。

24.3 レジスタの説明

低消費電力モードに関連するレジスタには以下のものがあります。これらのレジスタのアドレスおよび各処理状態におけるレジスタの状態については「第 25 章 レジスタ一覧」を参照してください。

表 24.3 レジスタ構成

レジスタ名	略称	R/W	初期値	アドレス	アクセスサイズ
スタンバイコントロールレジスタ 1	STBCR1	R/W	H'00	H'FFFFFFE802	8
スタンバイコントロールレジスタ 2	STBCR2	R/W	H'38	H'FFFFFFE804	8
スタンバイコントロールレジスタ 3	STBCR3	R/W	H'FF	H'FFFFFFE806	8
スタンバイコントロールレジスタ 4	STBCR4	R/W	H'FF	H'FFFFFFE808	8
スタンバイコントロールレジスタ 5	STBCR5	R/W	H'03	H'FFFFFFE80A	8
スタンバイコントロールレジスタ 6	STBCR6	R/W	H'00	H'FFFFFFE80C	8
RAM コントロールレジスタ	RAMCR	R/W	H'10	H'FFFFFFE880	8

24.3.1 スタンバイコントロールレジスタ 1 (STBCR1)

STBCR1 は、読み出し／書き込み可能な 8 ビットレジスタで、低消費電力モードの状態を指定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	STBY	-	-	-	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R	R	R	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	STBY	0	R/W	スタンバイ ソフトウェアスタンバイモードへの実行を指定します。 0: SLEEP 命令の実行で、スリープモードへ遷移 1: SLEEP 命令の実行で、ソフトウェアスタンバイモード／ディープソフトウェアスタンバイモードへ遷移
6~0	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

24.3.2 スタンバイコントロールレジスタ 2 (STBCR2)

STBCR2 は、読み出し／書き込み可能な 8 ビットレジスタで、低消費電力時の各モジュールの動作を制御します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	MSTP 7	MSTP 6	-	MSTP 4	-	-	-	-
初期値:	0	0	1	1	1	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R	R/W	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	MSTP7	0	R/W	モジュールストップビット 7 本ビットを 1 にセットすると RAM へのクロックの供給を停止します。 0: RAM は動作 1: RAM へのクロック供給を停止
6	MSTP6	0	R/W	モジュールストップビット 6 本ビットを 1 にセットすると ROM へのクロックの供給を停止します。 0: ROM は動作 1: ROM へのクロック供給を停止
5	-	1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
4	MSTP4	1	R/W	モジュールストップビット 4 本ビットを 1 にセットすると DTC へのクロックの供給を停止します。 0: DTC は動作 1: DTC へのクロック供給を停止
3	-	1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
2~0	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

24. 低消費電力モード

24.3.3 スタンバイコントロールレジスタ 3 (STBCR3)

STBCR3 は、読み出し／書き込み可能な 8 ビットレジスタで、低消費電力時の各モジュールの動作を制御します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	MSTP 15	-	MSTP 13	MSTP 12	MSTP 11	MSTP 10	-	MSTP 8
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7	MSTP15	1	R/W	モジュールストップビット 15 本ビットを 1 にセットすると I ² C2 へのクロックの供給を停止します。 0: I ² C2 は動作 1: I ² C2 へのクロック供給を停止
6	—	1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
5	MSTP13	1	R/W	モジュールストップビット 13 本ビットを 1 にセットすると SCI_2 へのクロックの供給を停止します。 0: SCI_2 は動作 1: SCI_2 へのクロック供給を停止
4	MSTP12	1	R/W	モジュールストップビット 12 本ビットを 1 にセットすると SCI_1 へのクロックの供給を停止します。 0: SCI_1 は動作 1: SCI_1 へのクロック供給を停止
3	MSTP11	1	R/W	モジュールストップビット 11 本ビットを 1 にセットすると SCI_0 へのクロックの供給を停止します。 0: SCI_0 は動作 1: SCI_0 へのクロック供給を停止
2	MSTP10	1	R/W	モジュールストップビット 10 本ビットを 1 にセットすると SSU へのクロックの供給を停止します。 0: SSU は動作 1: SSU へのクロック供給を停止
1	—	1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。
0	MSTP8	1	R/W	モジュールストップビット 8 本ビットを 1 にセットすると RCAN-ET_0 へのクロックの供給を停止します。 0: RCAN-ET_0 は動作 1: RCAN-ET_0 へのクロック供給を停止

24.3.4 スタンバイコントロールレジスタ 4 (STBCR4)

STBCR4 は、読み出し／書き込み可能な 8 ビットレジスタで、低消費電力時の各モジュールの動作を制御します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	MSTP 23	MSTP 22	MSTP 21	MSTP 20	MSTP 19	-	-	-
初期値:	1	1	1	1	1	1	1	1
R/W:	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	MSTP23	1	R/W	モジュールストップビット 23 本ビットを 1 にセットすると MTU2S へのクロックの供給を停止します。 0: MTU2S は動作 1: MTU2S へのクロック供給を停止
6	MSTP22	1	R/W	モジュールストップビット 22 本ビットを 1 にセットすると MTU2 へのクロックの供給を停止します。 0: MTU2 は動作 1: MTU2 へのクロック供給を停止
5	MSTP21	1	R/W	モジュールストップビット 21 本ビットを 1 にセットすると CMT へのクロックの供給を停止します。 0: CMT は動作 1: CMT へのクロック供給を停止
4	MSTP20	1	R/W	モジュールストップビット 20 本ビットを 1 にセットすると A/D_1 へのクロックの供給を停止します。 0: A/D_1 は動作 1: A/D_1 へのクロック供給を停止
3	MSTP19	1	R/W	モジュールストップビット 19 本ビットを 1 にセットすると A/D_0 のクロックの供給を停止します。 0: A/D_0 は動作 1: A/D_0 へのクロック供給を停止
2~0	—	すべて 1	R	リザーブビット 読み出すと常に 1 が読み出されます。書き込む値も常に 1 にしてください。

24. 低消費電力モード

24.3.5 スタンバイコントロールレジスタ 5 (STBCR5)

STBCR5 は、読み出し／書き込み可能な 8 ビットレジスタで、低消費電力モードの状態を指定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	-	-	MSTP 25	MSTP 24
初期値:	0	0	0	0	0	0	1	1
R/W:	R	R	R	R	R	R	R/W	R/W

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7~2	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
1	MSTP25	1	R/W	モジュールストップビット 25 本ビットを 1 にセットすると AUD へのクロックの供給を停止します。 0 : AUD は動作 1 : AUD へのクロック供給を停止
0	MSTP24	1	R/W	モジュールストップビット 24 本ビットを 1 にセットすると UBC のクロックの供給を停止します。 0 : UBC は動作 1 : UBC へのクロック供給を停止

24.3.6 スタンバイコントロールレジスタ 6 (STBCR6)

STBCR6 は、読み出し/書き込み可能な 8 ビットレジスタで、低消費電力モードの状態を指定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	AUD SRST	HIZ	-	-	-	-	STBY MD	-
初期値:	0	0	0	0	0	0	0	0
R/W:	R/W	R/W	R	R	R	R	R/W	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明
7	AUDSRST	0	R/W	<p>AUD ソフトウェアリセット</p> <p>AUD のリセットをソフトウェアで制御します。</p> <p>本ビットに 0 をライトすると AUD モジュールはパワーオンリセット状態になります。</p> <p>0: AUD リセット状態にする 1: AUD のリセットを解除する</p> <p>本ビットを 1 にセットするときは、STBCR5 の MSTP25 ビットが 0 の状態で実施してください。</p>
6	HIZ	0	R/W	<p>ポートハイインピーダンス</p> <p>ソフトウェアスタンバイモード時に、端子状態を保持するかハイインピーダンスにするかを選択します。</p> <p>0: ソフトウェアスタンバイモード時に、端子状態を保持する 1: ソフトウェアスタンバイモード時に、端子状態をハイインピーダンスにする</p>
5~2	—	すべて 0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>
1	STBYMD	0	R/W	<p>ソフトウェアスタンバイモード選択</p> <p>STBCR1 の STBY ビットが 1 の状態で SLEEP 命令を実行時、ソフトウェアスタンバイモードに遷移するか、ディープソフトウェアスタンバイモードに遷移するかを選択します。</p> <p>0: ディープソフトウェアスタンバイモードに遷移 1: ソフトウェアスタンバイモードに遷移</p>
0	—	0	R	<p>リザーブビット</p> <p>読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。</p>

24. 低消費電力モード

24.3.7 RAMコントロールレジスタ (RAMCR)

RAMCR は、読み出し／書き込み可能な 8 ビットレジスタで、内蔵 RAM へのアクセスの許可／禁止を指定します。

ビット:	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	RAME	-	-	-	-
初期値:	0	0	0	1	0	0	0	0
R/W:	R	R	R	R/W	R	R	R	R

ビット	ビット名	初期値	R/W	説明
7~5	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。
4	RAME	1	R/W	RAM イネーブル 内蔵 RAM の有効または無効を選択します。 0 : 内蔵 RAM を無効 1 : 内蔵 RAM を有効 本ビットを 0 にクリアすると内蔵 RAM はアクセスできません。このとき、内蔵 RAM からのリードおよび命令フェッチは不定値が読み出され、内蔵 RAM へのライトは無視されます。 なお、本ビットを 0 にクリアして内蔵 RAM を無効にする場合、RAMCR へのライト命令の直後に内蔵 RAM をアクセスするような命令を置かないでください。もし内蔵 RAM アクセス命令をおいた場合、正常なアクセスは保証できません。 本ビットを 1 にセットして内蔵 RAM を有効にする場合、RAMCR へのライト命令の直後に RAMCR のリード命令をおいてください。もし、RAMCR ライト命令の直後に内蔵 RAM アクセス命令を置いた場合、正常なアクセスは保証できません。
3~0	-	すべて 0	R	リザーブビット 読み出すと常に 0 が読み出されます。書き込む値も常に 0 にしてください。

24.4 スリープモード

24.4.1 スリープモードへの遷移

STBCR1 の STBY ビットが 0 の状態で、SLEEP 命令を実行すると、プログラム実行状態からスリープモードに遷移します。ただし、バスを解放している ($\overline{\text{BREQ}}$ 端子にローレベルを入力) 間はスリープモードに遷移できません。CPU は SLEEP 命令実行後に停止しますが、CPU のレジスタ内容は保持されます。内蔵周辺モジュールは動作を続けます。

24.4.2 スリープモードの解除

スリープモードは、リセットにより解除されます。
割り込みによるスリープモードの解除は行わないでください。

(1) リセットによる解除

$\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセット、 $\overline{\text{MRES}}$ 端子によるマニュアルリセット、WDT による内部パワーオンリセット/内部マニュアルリセットにより、スリープモードは解除されます。

24.5 ソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ)

24.5.1 ソフトウェアスタンバイモードへの遷移

STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 1 の状態で SLEEP 命令を実行すると、プログラム実行状態からソフトウェアスタンバイモードに遷移します。ただし、バスを解放している ($\overline{\text{BREQ}}$ 端子にローレベルを入力) 間は、ソフトウェアスタンバイモードに遷移できません。また、DTC を停止させてから SLEEP 命令を実行してください。ソフトウェアスタンバイモードでは、CPU だけでなくクロックや内蔵周辺モジュールも停止します。

CPU のレジスタ内容と内蔵 RAM のデータは保持されます。内蔵周辺モジュールのレジスタに関しては初期化されるものがあります。ソフトウェアスタンバイモード時の周辺モジュールのレジスタの状態については、「25.3 各動作モードにおけるレジスタの状態」を参照してください。ソフトウェアスタンバイモード時の端子状態については、「付録 A. 端子状態」を参照してください。

ソフトウェアスタンバイモードへ遷移する手順を以下に示します。

1. WDTのタイマコントロールレジスタ (WTCSR) の TME ビットを 0 にし、WDT を停止させます。
2. WDTのタイマカウンタ (WTCNT) を 0 にセットし、WTCSRレジスタのCKS2~CKS0ビットに、指定された発振安定時間になるように、値を設定します。
3. DTCを動作させている場合、DTCを停止させます。
4. バスを解放している ($\overline{\text{BREQ}}$ 端子にローレベルを入力) 場合、バスを獲得します ($\overline{\text{BREQ}}$ 端子にハイレベルを入力)。
5. STBCR1のSTBYビットに1、STBCR6のSTBYMDビットに1を設定した後、SLEEP命令を実行させます。
6. ソフトウェアスタンバイモードに入り、LSI内部のクロックが停止します。

24.5.2 ソフトウェアスタンバイモードの解除

ソフトウェアスタンバイモードは、割り込み（NMI、IRQ）、リセットにより、解除されます。

(1) 割り込みによる解除

内蔵 WDT によるホットスタートができます。NMI、IRQ 割り込み（エッジ検出）が検出されると、WDT のタイマコントロール/ステータスレジスタに設定されている時間が経過した後、LSI 全体にクロックが供給され、ソフトウェアスタンバイモードが解除されます。この後、割り込み例外処理が実行されます。

ただし、IRQ については、その割り込み優先レベルが CPU のステータスレジスタ（SR）に設定されている割り込みマスクレベル以下の場合には、割り込み要求は受け付けられず、ソフトウェアスタンバイモードは解除されません。

なお、NMI 端子を立ち下がりエッジ検出に設定した場合、ソフトウェアスタンバイモード遷移前に NMI 端子をハイレベルにしてください。NMI 端子を立ち上がりエッジ検出に設定した場合、ソフトウェアスタンバイモード遷移前に NMI 端子をローレベルにしてください。

同様に、IRQ 端子を立ち下がりエッジ検出に設定した場合、ソフトウェアスタンバイモード遷移前に IRQ 端子をハイレベルにしてください。IRQ 端子を立ち上がりエッジ検出に設定した場合、ソフトウェアスタンバイモード遷移前に IRQ 端子をローレベルにしてください。

(2) パワーオンリセットによる解除

$\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセットにより、ソフトウェアスタンバイモードは解除されます。 $\overline{\text{RES}}$ 端子はクロックの発振が安定するまで、ローレベルを保持してください。

24.6 ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ)

24.6.1 ディープソフトウェアスタンバイモードへの遷移

STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 0 の状態で SLEEP 命令を実行すると、プログラム実行状態からディープソフトウェアスタンバイモードに遷移します。ただし、バスを解放している ($\overline{\text{BREQ}}$ 端子にローレベルを入力) 間は、ディープソフトウェアスタンバイモードに遷移できません。また、DTC を停止させてから SLEEP 命令を実行してください。ディープソフトウェアスタンバイモードでは、CPU だけでなくクロックや内蔵周辺モジュールも停止し、さらに本 LSI の内部電源を遮断します。

CPU のレジスタ内容と内蔵 RAM のデータは不定となります。内蔵周辺モジュールのレジスタも初期化されます。ディープソフトウェアスタンバイモード時の端子状態については、「付録 A. 端子状態」を参照してください。

ディープソフトウェアスタンバイモードへ遷移する手順を以下に示します。

1. WDTのタイムコントロールレジスタ (WTCSR) の TME ビットを 0 にし、WDT を停止させます。
2. DTC を動作させている場合、DTC を停止させます。
3. バスを解放している ($\overline{\text{BREQ}}$ 端子にローレベルを入力) 場合、バスを獲得します ($\overline{\text{BREQ}}$ 端子にハイレベルを入力)。
4. STBCR1 の STBY ビットに 1、STBCR6 の STBYMD ビットに 0 を設定した後、SLEEP 命令を実行させます。
5. ディープソフトウェアスタンバイモードに入り、LSI 内部のクロックが停止し、本 LSI の内部電源を遮断します。

24.6.2 ディープソフトウェアスタンバイモードの解除

ディープソフトウェアスタンバイモードは、 $\overline{\text{RES}}$ 端子によるパワーオンリセットにより解除されます。 $\overline{\text{RES}}$ 端子はクロックの発振が安定するまで、ローレベルを保持してください。

24.7 モジュールスタンバイ機能

24.7.1 モジュールスタンバイ機能への遷移

スタンバイコントロールレジスタ 2~5 (STBCR2~5) の各 MSTP ビットに 1 をセットすることで、それぞれ対応した内蔵周辺モジュールへのクロック供給を停止させることができます。この機能を使用することで、ノーマルモード時の消費電力を低減させることができます。

モジュールスタンバイモードに設定された周辺モジュールのレジスタはアクセスしないでください。また、モジュールスタンバイモード時の周辺モジュールのレジスタの状態については、「25.3 各動作モードにおけるレジスタの状態」を参照してください。

24.7.2 モジュールスタンバイ機能の解除

モジュールスタンバイ機能の解除は、STBCR2~5 の各 MSTP ビットを 0 にクリアすることにより行います。MSTP ビットの初期値が 0 のモジュールについてはパワーオンリセットにより行うこともできます。

24.8 使用上の注意事項

24.8.1 発振安定待機中の消費電流

発振安定待機中は、消費電流が増加します。

24.8.2 SLEEP 命令実行時

SLEEP 命令実行によるスリープモードもしくはソフトウェアスタンバイモードに遷移を行う場合は下記対策のどちらかを実施してください。

対策 A. SLEEP 命令実行前に DTC の動作停止および内蔵周辺モジュールからの割り込み、IRQ 割り込み、NMI 割り込みを発生させないようにしてから、SLEEP 命令を実行してください。

対策 B. SLEEP 命令実行前に FRQCR の値を初期値である H'36DB に書き換え、FRQCR を 2 回ダミーリードしてから、SLEEP 命令を実行してください。

25. レジスタ一覧

レジスタ一覧では、内蔵レジスタのアドレス、ビット構成および動作モード別の状態に関する情報をまとめています。表記方法は下記のとおりです。

1. レジスタアドレス一覧（アドレス順）

- 割り付けアドレスの小さいレジスタから順に記載します。
- リザーブアドレスは、レジスタ名称部に「-」で表記しています。
リザーブアドレスのアクセスはしないでください。
- アドレスは、16ビットまたは32ビットの場合、MSB側のアドレスを記載しています。
- モジュール名称による分類をしています。
- アクセスサイズを表示しています。

2. ビット構成一覧

- 「レジスタアドレス一覧（アドレス順）」の順序で、ビット構成を記載しています。
- リザーブビットは、ビット名称部に「-」で表記しています。
- ビット名称部が空白のものは、そのレジスタ全体がカウンタやデータに割り付けられていることを示します。
- 16ビットまたは32ビットのレジスタの場合、MSB側のビットから記載しています。

3. 各動作モード別レジスタの状態

- 「レジスタアドレス一覧（アドレス順）」の順序で、レジスタの状態を記載しています。
- 基本的な動作モードにおけるレジスタの状態を示しており、内蔵モジュール固有のリセットなどがある場合は、内蔵モジュールの章を参照してください。

25.1 レジスタアドレス一覧 (アドレス順)

アクセスサイズは、ビット数を示します。

アクセスステート数は、指定の基準クロックのステート数を示します。

ただし、B:8 ビットアクセス時、W:16 ビットアクセス時、L:32 ビットアクセス時の値です。

- 【注】
1. 未定義・リザーブアドレスのアクセスは禁止します。これらのレジスタをアクセスしたときの動作および継続する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。
 2. RCAN-ET のメールボックス領域のアクセスは、0~5Pφのウェイトが発生することがあります。

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
シリアルモードレジスタ_0	SCSMR_0	8	H'FFFFFFC000	SCI (チャンネル 0)	8	Pφ基準 B:2	16 ビット
ビットレートレジスタ_0	SCBRR_0	8	H'FFFFFFC002		8		
シリアルコントロールレジスタ_0	SCSCR_0	8	H'FFFFFFC004		8		
トランスミットデータレジスタ_0	SCTDR_0	8	H'FFFFFFC006		8		
シリアルステータスレジスタ_0	SCSSR_0	8	H'FFFFFFC008		8		
レシーブデータレジスタ_0	SCRDR_0	8	H'FFFFFFC00A		8		
シリアルディレクションコントロールレジスタ_0	SCSDCR_0	8	H'FFFFFFC00C		8		
シリアルポートレジスタ_0	SCSPTR_0	8	H'FFFFFFC00E		8		
シリアルモードレジスタ_1	SCSMR_1	8	H'FFFFFFC080	SCI (チャンネル 1)	8	Pφ基準 B:2	16 ビット
ビットレートレジスタ_1	SCBRR_1	8	H'FFFFFFC082		8		
シリアルコントロールレジスタ_1	SCSCR_1	8	H'FFFFFFC084		8		
トランスミットデータレジスタ_1	SCTDR_1	8	H'FFFFFFC086		8		
シリアルステータスレジスタ_1	SCSSR_1	8	H'FFFFFFC088		8		
レシーブデータレジスタ_1	SCRDR_1	8	H'FFFFFFC08A		8		
シリアルディレクションコントロールレジスタ_1	SCSDCR_1	8	H'FFFFFFC08C		8		
シリアルポートレジスタ_1	SCSPTR_1	8	H'FFFFFFC08E		8		
シリアルモードレジスタ_2	SCSMR_2	8	H'FFFFFFC100	SCI (チャンネル 2)	8	Pφ基準 B:2	16 ビット
ビットレートレジスタ_2	SCBRR_2	8	H'FFFFFFC102		8		
シリアルコントロールレジスタ_2	SCSCR_2	8	H'FFFFFFC104		8		
トランスミットデータレジスタ_2	SCTDR_2	8	H'FFFFFFC106		8		
シリアルステータスレジスタ_2	SCSSR_2	8	H'FFFFFFC108		8		
レシーブデータレジスタ_2	SCRDR_2	8	H'FFFFFFC10A		8		
シリアルディレクションコントロールレジスタ_2	SCSDCR_2	8	H'FFFFFFC10C		8		
シリアルポートレジスタ_2	SCSPTR_2	8	H'FFFFFFC10E		8		
タイマコントロールレジスタ_3	TCR_3	8	H'FFFFFFC200	MTU2	8、16、32	MPφ基準 B:2、W:2、L:4	16 ビット
タイマコントロールレジスタ_4	TCR_4	8	H'FFFFFFC201		8		
タイマモードレジスタ_3	TMDR_3	8	H'FFFFFFC202		8、16		
タイマモードレジスタ_4	TMDR_4	8	H'FFFFFFC203		8		

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
タイマI/Oコントロールレジスタ H_3	TIORH_3	8	H'FFFFFFC204	MTU2	8、16、32	MPφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
タイマI/Oコントロールレジスタ L_3	TIORL_3	8	H'FFFFFFC205		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ H_4	TIORH_4	8	H'FFFFFFC206		8、16		
タイマI/Oコントロールレジスタ L_4	TIORL_4	8	H'FFFFFFC207		8		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_3	TIER_3	8	H'FFFFFFC208		8、16		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_4	TIER_4	8	H'FFFFFFC209		8		
タイマアウトプットマスタイネーブルレジスタ	TOER	8	H'FFFFFFC20A		8		
タイマゲートコントロールレジスタ	TGCR	8	H'FFFFFFC20D		8		
タイマアウトプットコントロールレジスタ 1	TOCR1	8	H'FFFFFFC20E		8、16		
タイマアウトプットコントロールレジスタ 2	TOCR2	8	H'FFFFFFC20F		8		
タイマカウンタ_3	TCNT_3	16	H'FFFFFFC210		16、32		
タイマカウンタ_4	TCNT_4	16	H'FFFFFFC212		16		
タイマ周期データレジスタ	TCDR	16	H'FFFFFFC214		16、32		
タイマデッドタイムデータレジスタ	TDDR	16	H'FFFFFFC216		16		
タイマジェネラルレジスタ A_3	TGRA_3	16	H'FFFFFFC218		16、32		
タイマジェネラルレジスタ B_3	TGRB_3	16	H'FFFFFFC21A		16		
タイマジェネラルレジスタ A_4	TGRA_4	16	H'FFFFFFC21C		16、32		
タイマジェネラルレジスタ B_4	TGRB_4	16	H'FFFFFFC21E		16		
タイマサブカウンタ	TCNTS	16	H'FFFFFFC220		16、32		
タイマ周期バッファレジスタ	TCBR	16	H'FFFFFFC222		16		
タイマジェネラルレジスタ C_3	TGRC_3	16	H'FFFFFFC224		16、32		
タイマジェネラルレジスタ D_3	TGRD_3	16	H'FFFFFFC226		16		
タイマジェネラルレジスタ C_4	TGRC_4	16	H'FFFFFFC228		16、32		
タイマジェネラルレジスタ D_4	TGRD_4	16	H'FFFFFFC22A		16		
タイマステータスレジスタ_3	TSR_3	8	H'FFFFFFC22C		8、16		
タイマステータスレジスタ_4	TSR_4	8	H'FFFFFFC22D		8		
タイマ割り込み間引き設定レジスタ	TITCR	8	H'FFFFFFC230		8、16		
タイマ割り込み間引き回数カウンタ	TITCNT	8	H'FFFFFFC231		8		
タイマバッファ転送設定レジスタ	TBTER	8	H'FFFFFFC232		8		
タイマデッドタイムイネーブルレジスタ	TDER	8	H'FFFFFFC234		8		
タイマアウトプットレベルバッファレジスタ	TOLBR	8	H'FFFFFFC236	8			
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_3	TBTM_3	8	H'FFFFFFC238	8、16			
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_4	TBTM_4	8	H'FFFFFFC239	8			
タイマA/D変換開始要求コントロールレジスタ	TADCR	16	H'FFFFFFC240	16			
タイマA/D変換開始要求周期設定レジスタ A_4	TADCORA_4	16	H'FFFFFFC244	16、32			
タイマA/D変換開始要求周期設定レジスタ B_4	TADCORB_4	16	H'FFFFFFC246	16			

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ A_4	TADCOBRA_4	16	H'FFFFFFC248	MTU2	16, 32	MPφ基準 B:2、W:2、L:4	16 ビット
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ B_4	TADCOBRB_4	16	H'FFFFFFC24A		16		
タイマ波形コントロールレジスタ	TWCR	8	H'FFFFFFC260		8		
タイマスタートレジスタ	TSTR	8	H'FFFFFFC280		8、16		
タイマシンクロレジスタ	TSYR	8	H'FFFFFFC281		8		
タイマカウンタシンクロスタートレジスタ	TCSYSTR	8	H'FFFFFFC282		8		
タイマリードラフトイネーブルレジスタ	TRWER	8	H'FFFFFFC284		8		
タイマコントロールレジスタ_0	TCR_0	8	H'FFFFFFC300		8、16、32		
タイマモードレジスタ_0	TMDR_0	8	H'FFFFFFC301		8		
タイマ I/O コントロールレジスタ H_0	TIORH_0	8	H'FFFFFFC302		8、16		
タイマ I/O コントロールレジスタ L_0	TIORL_0	8	H'FFFFFFC303		8		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_0	TIER_0	8	H'FFFFFFC304		8、16、32		
タイマステータスレジスタ_0	TSR_0	8	H'FFFFFFC305		8		
タイマカウンタ_0	TCNT_0	16	H'FFFFFFC306		16		
タイマジェネラルレジスタ A_0	TGRA_0	16	H'FFFFFFC308		16、32		
タイマジェネラルレジスタ B_0	TGRB_0	16	H'FFFFFFC30A		16		
タイマジェネラルレジスタ C_0	TGRC_0	16	H'FFFFFFC30C		16、32		
タイマジェネラルレジスタ D_0	TGRD_0	16	H'FFFFFFC30E		16		
タイマジェネラルレジスタ E_0	TGRE_0	16	H'FFFFFFC320		16、32		
タイマジェネラルレジスタ F_0	TGRF_0	16	H'FFFFFFC322		16		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ 2_0	TIER2_0	8	H'FFFFFFC324		8、16		
タイマステータスレジスタ 2_0	TSR2_0	8	H'FFFFFFC325		8		
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_0	TBTM_0	8	H'FFFFFFC326		8		
タイマコントロールレジスタ_1	TCR_1	8	H'FFFFFFC380		8、16		
タイマモードレジスタ_1	TMDR_1	8	H'FFFFFFC381		8		
タイマ I/O コントロールレジスタ_1	TIOR_1	8	H'FFFFFFC382		8		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_1	TIER_1	8	H'FFFFFFC384		8、16、32		
タイマステータスレジスタ_1	TSR_1	8	H'FFFFFFC385		8		
タイマカウンタ_1	TCNT_1	16	H'FFFFFFC386		16		
タイマジェネラルレジスタ A_1	TGRA_1	16	H'FFFFFFC388		16、32		
タイマジェネラルレジスタ B_1	TGRB_1	16	H'FFFFFFC38A		16		
タイマインプットキャプチャコントロール レジスタ	TICCR	8	H'FFFFFFC390		8		
タイマコントロールレジスタ_2	TCR_2	8	H'FFFFFFC400	8、16			
タイマモードレジスタ_2	TMDR_2	8	H'FFFFFFC401	8			

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセス ステート数	接続 バス幅
タイマI/Oコントロールレジスタ_2	TIOR_2	8	H'FFFFFFC02	MTU2	8	MPφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_2	TIER_2	8	H'FFFFFFC04		8、16、32		
タイマステータスレジスタ_2	TSR_2	8	H'FFFFFFC05		8		
タイマカウンタ_2	TCNT_2	16	H'FFFFFFC06		16		
タイマジェネラルレジスタ A_2	TGRA_2	16	H'FFFFFFC08		16、32		
タイマジェネラルレジスタ B_2	TGRB_2	16	H'FFFFFFC0A		16		
タイマカウンタ U_5	TCNTU_5	16	H'FFFFFFC40		16、32		
タイマジェネラルレジスタ U_5	TGRU_5	16	H'FFFFFFC42		16		
タイマコントロールレジスタ U_5	TCRU_5	8	H'FFFFFFC44		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ U_5	TIORU_5	8	H'FFFFFFC46		8		
タイマカウンタ V_5	TCNTV_5	16	H'FFFFFFC48		16、32		
タイマジェネラルレジスタ V_5	TGRV_5	16	H'FFFFFFC4A		16		
タイマコントロールレジスタ V_5	TCRV_5	8	H'FFFFFFC4C		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ V_5	TIORV_5	8	H'FFFFFFC4E		8		
タイマカウンタ W_5	TCNTW_5	16	H'FFFFFFC50		16、32		
タイマジェネラルレジスタ W_5	TGRW_5	16	H'FFFFFFC52		16		
タイマコントロールレジスタ W_5	TCRW_5	8	H'FFFFFFC54		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ W_5	TIORW_5	8	H'FFFFFFC56		8		
タイマステータスレジスタ_5	TSR_5	8	H'FFFFFFC58		8		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_5	TIER_5	8	H'FFFFFFC5A		8		
タイマスタートレジスタ_5	TSTR_5	8	H'FFFFFFC5C	8			
タイマコンペアマッチクリアレジスタ	TCNTCMPCLR	8	H'FFFFFFC5E	8			
タイマコントロールレジスタ_3S	TCR_3S	8	H'FFFFFFC60	MTU2S	8、16、32	MIφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
タイマコントロールレジスタ_4S	TCR_4S	8	H'FFFFFFC61		8		
タイマモードレジスタ_3S	TMDR_3S	8	H'FFFFFFC62		8、16		
タイマモードレジスタ_4S	TMDR_4S	8	H'FFFFFFC63		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ H_3S	TIORH_3S	8	H'FFFFFFC64		8、16、32		
タイマI/Oコントロールレジスタ L_3S	TIORL_3S	8	H'FFFFFFC65		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ H_4S	TIORH_4S	8	H'FFFFFFC66		8、16		
タイマI/Oコントロールレジスタ L_4S	TIORL_4S	8	H'FFFFFFC67		8		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_3S	TIER_3S	8	H'FFFFFFC68		8、16		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_4S	TIER_4S	8	H'FFFFFFC69		8		
タイマアウトプットマスタイネーブルレジスタ S	TOERS	8	H'FFFFFFC6A		8		
タイマゲートコントロールレジスタ S	TGCRS	8	H'FFFFFFC6D		8		
タイマアウトプットコントロールレジスタ 1S	TOCR1S	8	H'FFFFFFC6E		8、16		
タイマアウトプットコントロールレジスタ 2S	TOCR2S	8	H'FFFFFFC6F		8		
タイマカウンタ_3S	TCNT_3S	16	H'FFFFFFC70		16、32		

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
タイマカウンタ_4S	TCNT_4S	16	H'FFFFFF612	MTU2S	16	MIφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
タイマ周期データレジスタ S	TCDRS	16	H'FFFFFF614		16、32		
タイマデッドタイムデータレジスタ S	TDDRS	16	H'FFFFFF616		16		
タイマジェネラルレジスタ A_3S	TGRA_3S	16	H'FFFFFF618		16、32		
タイマジェネラルレジスタ B_3S	TGRB_3S	16	H'FFFFFF61A		16		
タイマジェネラルレジスタ A_4S	TGRA_4S	16	H'FFFFFF61C		16、32		
タイマジェネラルレジスタ B_4S	TGRB_4S	16	H'FFFFFF61E		16		
タイマサブカウンタ S	TCNTSS	16	H'FFFFFF620		16、32		
タイマ周期バッファレジスタ S	TCBRS	16	H'FFFFFF622		16		
タイマジェネラルレジスタ C_3S	TGRC_3S	16	H'FFFFFF624		16、32		
タイマジェネラルレジスタ D_3S	TGRD_3S	16	H'FFFFFF626		16		
タイマジェネラルレジスタ C_4S	TGRC_4S	16	H'FFFFFF628		16、32		
タイマジェネラルレジスタ D_4S	TGRD_4S	16	H'FFFFFF62A		16		
タイマステータスレジスタ_3S	TSR_3S	8	H'FFFFFF62C		8、16		
タイマステータスレジスタ_4S	TSR_4S	8	H'FFFFFF62D		8		
タイマ割り込み間引き設定レジスタ S	TITCRS	8	H'FFFFFF630		8、16		
タイマ割り込み間引き回数カウンタ S	TITCNTS	8	H'FFFFFF631		8		
タイマバッファ転送設定レジスタ S	TBTERS	8	H'FFFFFF632		8		
タイマデッドタイムイネーブルレジスタ S	TDERS	8	H'FFFFFF634		8		
タイマアウトプットレベルバッファレジスタ S	TOLBRS	8	H'FFFFFF636		8		
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_3S	TBTM_3S	8	H'FFFFFF638		8、16		
タイマバッファ動作転送モードレジスタ_4S	TBTM_4S	8	H'FFFFFF639		8		
タイマ A/D 変換開始要求コントロールレジスタ S	TADCRS	16	H'FFFFFF640		16		
タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ A_4S	TADCORA_4S	16	H'FFFFFF644		16、32		
タイマ A/D 変換開始要求周期設定レジスタ B_4S	TADCORB_4S	16	H'FFFFFF646		16		
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ A_4S	TADCOBRA_4S	16	H'FFFFFF648		16、32		
タイマ A/D 変換開始要求周期設定 バッファレジスタ B_4S	TADCOBRB_4S	16	H'FFFFFF64A		16		
タイマシンクロクリアレジスタ S	TSYCRS	8	H'FFFFFF650		8		
タイマ波形コントロールレジスタ S	TWCRS	8	H'FFFFFF660		8		
タイマスタートレジスタ S	TSTRS	8	H'FFFFFF680		8、16		
タイマシンクロレジスタ S	TSYRS	8	H'FFFFFF681	8			
タイマリードライトイネーブルレジスタ S	TRWERS	8	H'FFFFFF684	8			
タイマカウンタ U_5S	TCNTU_5S	16	H'FFFFFF880	16、32			
タイマジェネラルレジスタ U_5S	TGRU_5S	16	H'FFFFFF882	16			
タイマコントロールレジスタ U_5S	TCRU_5S	8	H'FFFFFF884	8			

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
タイマI/Oコントロールレジスタ U_5S	TIORU_5S	8	H'FFFFFFC886	MTU2S	8	MIφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
タイマカウンタ V_5S	TCNTV_5S	16	H'FFFFFFC890		16、32		
タイマジェネラルレジスタ V_5S	TGRV_5S	16	H'FFFFFFC892		16		
タイマコントロールレジスタ V_5S	TCRV_5S	8	H'FFFFFFC894		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ V_5S	TIORV_5S	8	H'FFFFFFC896		8		
タイマカウンタ W_5S	TCNTW_5S	16	H'FFFFFFC8A0		16、32		
タイマジェネラルレジスタ W_5S	TGRW_5S	16	H'FFFFFFC8A2		16		
タイマコントロールレジスタ W_5S	TCRW_5S	8	H'FFFFFFC8A4		8		
タイマI/Oコントロールレジスタ W_5S	TIORW_5S	8	H'FFFFFFC8A6		8		
タイマステータスレジスタ_5S	TSR_5S	8	H'FFFFFFC8B0		8		
タイマインタラプトイネーブルレジスタ_5S	TIER_5S	8	H'FFFFFFC8B2		8		
タイマスタートレジスタ_5S	TSTR_5S	8	H'FFFFFFC8B4		8		
タイマコンペアマッチクリアレジスタ S	TCNTCMPCLRS	8	H'FFFFFFC8B6	8			
フラッシュコードコントロール/ステータスレジスタ	FCCS	8	H'FFFFFFC00	FLASH	8	Pφ基準 B:5	16ビット
フラッシュプログラムコードセレクトレジスタ	FPCS	8	H'FFFFFFC01		8		
フラッシュイレースコードセレクトレジスタ	FECS	8	H'FFFFFFC02		8		
フラッシュキーコードレジスタ	FKEY	8	H'FFFFFFC04		8		
フラッシュマットセレクトレジスタ	FMATS	8	H'FFFFFFC05		8		
フラッシュトランスファデスティネーションアドレスレジスタ	FTDAR	8	H'FFFFFFC06		8		
DTC イネーブルレジスタ A	DTCERA	16	H'FFFFFFC80	DTC	8、16	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
DTC イネーブルレジスタ B	DTCERB	16	H'FFFFFFC82		8、16		
DTC イネーブルレジスタ C	DTCERC	16	H'FFFFFFC84		8、16		
DTC イネーブルレジスタ D	DTCERD	16	H'FFFFFFC86		8、16		
DTC イネーブルレジスタ E	DTCERE	16	H'FFFFFFC88		8、16		
DTC コントロールレジスタ	DTCCR	8	H'FFFFFFC90		8		
DTC ベクタベースレジスタ	DTCVBR	32	H'FFFFFFC94		8、16、32		
I ² C バスコントロールレジスタ 1	ICCR1	8	H'FFFFFFCD80	I ² C	8	Pφ基準 B:2	8ビット
I ² C バスコントロールレジスタ 2	ICCR2	8	H'FFFFFFCD81		8		
I ² C バスモードレジスタ	ICMR	8	H'FFFFFFCD82		8		
I ² C バスインタラプトイネーブルレジスタ	ICIER	8	H'FFFFFFCD83		8		
I ² C バスステータスレジスタ	ICSR	8	H'FFFFFFCD84		8		
スレーブアドレスレジスタ	SAR	8	H'FFFFFFCD85		8		
I ² C バス送信データレジスタ	ICDRT	8	H'FFFFFFCD86		8		
I ² C バス受信データレジスタ	ICDRR	8	H'FFFFFFCD87		8		
NF2CYC レジスタ	NF2CYC	8	H'FFFFFFCD88		8		

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
SS コントロールレジスタ H	SSCRH	8	H'FFFFFFD00	SSU	8、16	Pφ基準 B:2、W:2	16 ビット
SS コントロールレジスタ L	SSCRL	8	H'FFFFFFD01		8		
SS モードレジスタ	SSMR	8	H'FFFFFFD02		8、16		
SS イネーブルレジスタ	SSEER	8	H'FFFFFFD03		8		
SS ステータスレジスタ	SSSR	8	H'FFFFFFD04		8、16		
SS コントロールレジスタ 2	SSCR2	8	H'FFFFFFD05		8		
SS トランスミットデータレジスタ 0	SSTDR0	8	H'FFFFFFD06		8、16		
SS トランスミットデータレジスタ 1	SSTDR1	8	H'FFFFFFD07		8		
SS トランスミットデータレジスタ 2	SSTDR2	8	H'FFFFFFD08		8、16		
SS トランスミットデータレジスタ 3	SSTDR3	8	H'FFFFFFD09		8		
SS レシーブデータレジスタ 0	SSRDR0	8	H'FFFFFFD0A		8、16		
SS レシーブデータレジスタ 1	SSRDR1	8	H'FFFFFFD0B		8		
SS レシーブデータレジスタ 2	SSRDR2	8	H'FFFFFFD0C		8、16		
SS レシーブデータレジスタ 3	SSRDR3	8	H'FFFFFFD0D		8		
コンペアマッチタイマスタートレジスタ	CMSTR	16	H'FFFFCE00	CMT	8、16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16 ビット
コンペアマッチタイマコントロール /ステータスレジスタ_0	CMCSR_0	16	H'FFFFCE02		8、16		
コンペアマッチカウンタ_0	CMCNT_0	16	H'FFFFCE04		8、16、32		
コンペアマッチコンスタントレジスタ_0	CMCOR_0	16	H'FFFFCE06		8、16		
コンペアマッチタイマコントロール /ステータスレジスタ_1	CMCSR_1	16	H'FFFFCE08		8、16、32		
コンペアマッチカウンタ_1	CMCNT_1	16	H'FFFFCE0A		8、16		
コンペアマッチコンスタントレジスタ_1	CMCOR_1	16	H'FFFFCE0C		8、16、32		
入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 1	ICSR1	16	H'FFFFD000	POE	8、16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16 ビット
出力レベルコントロール/ステータスレジスタ 1	OCSR1	16	H'FFFFD002		8、16		
入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 2	ICSR2	16	H'FFFFD004		8、16、32		
出力レベルコントロール/ステータスレジスタ 2	OCSR2	16	H'FFFFD006		8、16		
入力レベルコントロール/ステータスレジスタ 3	ICSR3	16	H'FFFFD008		8、16		
ソフトウェアポートアウトブットイネーブル レジスタ	SPOER	8	H'FFFFD00A		8		
ポートアウトブットイネーブルコントロール レジスタ 1	POECR1	8	H'FFFFD00B		8		
ポートアウトブットイネーブルコントロール レジスタ 2	POECR2	16	H'FFFFD00C		8、16		

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
ポートA データレジスタ L	PADRL	16	H'FFFFFFD102	I/O	8, 16	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
ポートA・IO レジスタ L	PAIORL	16	H'FFFFFFD106	PFC	8, 16		
ポートA コントロールレジスタ L4	PACRL4	16	H'FFFFFFD110		8, 16, 32		
ポートA コントロールレジスタ L3	PACRL3	16	H'FFFFFFD112		8, 16		
ポートA コントロールレジスタ L2	PACRL2	16	H'FFFFFFD114		8, 16, 32		
ポートA コントロールレジスタ L1	PACRL1	16	H'FFFFFFD116	8, 16			
ポートA ポートレジスタ L	PAPRL	16	H'FFFFFFD11E	I/O	8, 16		
ポートB データレジスタ L	PBDRL	16	H'FFFFFFD182		8, 16		
ポートB・IO レジスタ L	PBIORL	16	H'FFFFFFD186	PFC	8, 16		
ポートB コントロールレジスタ L2	PBCRL2	16	H'FFFFFFD194		8, 16, 32		
ポートB コントロールレジスタ L1	PBCRL1	16	H'FFFFFFD196		8, 16		
ポートB ポートレジスタ L	PBPRL	16	H'FFFFFFD19E	I/O	8, 16		
ポートD データレジスタ L	PDDRRL	16	H'FFFFFFD282		8, 16		
ポートD・IO レジスタ L	PDIORL	16	H'FFFFFFD286	PFC	8, 16		
ポートD コントロールレジスタ L3	PDCRL3	16	H'FFFFFFD292		8, 16		
ポートD コントロールレジスタ L2	PDCRL2	16	H'FFFFFFD294		8, 16, 32		
ポートD コントロールレジスタ L1	PDCRL1	16	H'FFFFFFD296		8, 16		
ポートD ポートレジスタ L	PDPRL	16	H'FFFFFFD29E	I/O	8, 16		
ポートE データレジスタ H	PEDRH	16	H'FFFFFFD300		8, 16, 32		
ポートE データレジスタ L	PEDRL	16	H'FFFFFFD302		8, 16		
ポートE・IO レジスタ H	PEIORH	16	H'FFFFFFD304	PFC	8, 16, 32		
ポートE・IO レジスタ L	PEIORL	16	H'FFFFFFD306		8, 16		
ポートE コントロールレジスタ H2	PECRH2	16	H'FFFFFFD30C		8, 16, 32		
ポートE コントロールレジスタ H1	PECRH1	16	H'FFFFFFD30E		8, 16		
ポートE コントロールレジスタ L4	PECRL4	16	H'FFFFFFD310		8, 16, 32		
ポートE コントロールレジスタ L3	PECRL3	16	H'FFFFFFD312		8, 16		
ポートE コントロールレジスタ L2	PECRL2	16	H'FFFFFFD314		8, 16, 32		
ポートE コントロールレジスタ L1	PECRL1	16	H'FFFFFFD316		8, 16		
ポートE ポートレジスタ H	PEPRH	16	H'FFFFFFD31C		I/O	8, 16, 32	
ポートE ポートレジスタ L	PEPRL	16	H'FFFFFFD31E	8, 16			
IRQOUT 機能コントロールレジスタ	IFCR	16	H'FFFFFFD322	PFC	8, 16		
ポートF データレジスタ L	PFDRL	16	H'FFFFFFD382	I/O	8, 16		
A/D コントロールレジスタ_0	ADCR_0	8	H'FFFFFFD400	A/D (チャンネル0)	8	Pφ基準 B:2、W:2	16ビット
A/D ステータスレジスタ_0	ADSR_0	8	H'FFFFFFD402		8		
A/D 開始トリガ選択レジスタ_0	ADSTRGR_0	8	H'FFFFFFD41C		8		
A/D アナログ入力チャネル選択レジスタ_0	ADANSR_0	8	H'FFFFFFD420		8		

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅			
A/D データレジスタ 0	ADDR0	16	H'FFFFFF440	A/D (チャンネル 0)	16	Pφ基準 B:2、W:2	16 ビット			
A/D データレジスタ 1	ADDR1	16	H'FFFFFF442		16					
A/D データレジスタ 2	ADDR2	16	H'FFFFFF444		16					
A/D データレジスタ 3	ADDR3	16	H'FFFFFF446		16					
A/D データレジスタ 4	ADDR4	16	H'FFFFFF448		16					
A/D データレジスタ 5	ADDR5	16	H'FFFFFF44A		16					
A/D データレジスタ 6	ADDR6	16	H'FFFFFF44C		16					
A/D データレジスタ 7	ADDR7	16	H'FFFFFF44E		16					
A/D コントロールレジスタ_1	ADCR_1	8	H'FFFFFF600	A/D (チャンネル 1)	8	Pφ基準 B:2、W:2	16 ビット			
A/D ステータスレジスタ_1	ADSR_1	8	H'FFFFFF602		8					
A/D 開始トリガ選択レジスタ_1	ADSTRGR_1	8	H'FFFFFF61C		8					
A/D アナログ入力チャネル選択レジスタ_1	ADANSR_1	8	H'FFFFFF620		8					
A/D データレジスタ 8	ADDR8	16	H'FFFFFF640		16					
A/D データレジスタ 9	ADDR9	16	H'FFFFFF642		16					
A/D データレジスタ 10	ADDR10	16	H'FFFFFF644		16					
A/D データレジスタ 11	ADDR11	16	H'FFFFFF646		16					
A/D データレジスタ 12	ADDR12	16	H'FFFFFF648		16					
A/D データレジスタ 13	ADDR13	16	H'FFFFFF64A		16					
A/D データレジスタ 14	ADDR14	16	H'FFFFFF64C		16					
A/D データレジスタ 15	ADDR15	16	H'FFFFFF64E		16					
マスタコントロールレジスタ	MCR	16	H'FFFFFF800		RCAN-ET			16	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16 ビット
ジェネラルステータスレジスタ	GSR	16	H'FFFFFF802					16		
ビットコンフィギュレーションレジスタ 1	BCR1	16	H'FFFFFF804					16		
ビットコンフィギュレーションレジスタ 0	BCR0	16	H'FFFFFF806	16						
インタラプトリクエストレジスタ	IRR	16	H'FFFFFF808	16						
インタラプトマスクレジスタ	IMR	16	H'FFFFFF80A	16						
送信エラーカウンタ/受信エラーカウンタ	TEC/REC	16	H'FFFFFF80C	16						
送信待ちレジスタ 1、0	TXPR1、0	32	H'FFFFFF820	32						
送信キャンセルレジスタ 0	TXCR0	16	H'FFFFFF82A	16						
送信アクノリッジレジスタ 0	TXACK0	16	H'FFFFFF832	16						
アポータクノリッジレジスタ 0	ABACK0	16	H'FFFFFF83A	16						
データフレーム受信完了レジスタ 0	RXPR0	16	H'FFFFFF842	16						
リモートフレーム受信完了レジスタ 0	RFPR0	16	H'FFFFFF84A	16						
メールボックスインタラプトマスクレジスタ 0	MBIMR0	16	H'FFFFFF852	16						
未読メッセージステータスレジスタ 0	UMSR0	16	H'FFFFFF85A	16						
MB[0].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFFF900		16、32				
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFFF902		16				

レジスタ名称		略称	ビット 数	アドレス	モジュール	アクセス サイズ	アクセス ステート数	接続 バス幅
MB[0].	LAFMH	—	16	H'FFFFFF904	RCAN-ET	16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	LAFML	—	16	H'FFFFFF906		16		
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFFF908		8、16、32		
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFFF909		8		
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFFF90A		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFFF90B		8		
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFFF90C		8、16、32		
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFFF90D		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFFF90E		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFFF90F		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFFF910		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFFF911		8		
MB[1].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFFF920	16、32			
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFFF922	16			
	LAFMH	—	16	H'FFFFFF924	16、32			
	LAFML	—	16	H'FFFFFF926	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFFF928	8、16、32			
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFFF929	8			
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFFF92A	8、16			
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFFF92B	8			
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFFF92C	8、16、32			
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFFF92D	8			
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFFF92E	8、16			
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFFF92F	8			
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFFF930	8、16			
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFFF931	8			
MB[2].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFFF940	16、32			
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFFF942	16			
	LAFMH	—	16	H'FFFFFF944	16、32			
	LAFML	—	16	H'FFFFFF946	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFFF948	8、16、32			
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFFF949	8			
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFFF94A	8、16			
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFFF94B	8			
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFFF94C	8、16、32			
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFFF94D	8			
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFFF94E	8、16			

25. レジスタ一覧

レジスタ名称		略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
MB[2].	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFFF94F	RCAN-ET	8	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFFF950		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFFF951		8		
MB[3].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFFF960		16、32		
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFFF962		16		
	LAFMH	—	16	H'FFFFFF964		16、32		
	LAFML	—	16	H'FFFFFF966		16		
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFFF968		8、16、32		
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFFF969		8		
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFFF96A		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFFF96B		8		
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFFF96C		8、16、32		
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFFF96D		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFFF96E		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFFF96F		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFFF970		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFFF971		8		
MB[4].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFFF980		16、32		
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFFF982		16		
	LAFMH	—	16	H'FFFFFF984		16、32		
	LAFML	—	16	H'FFFFFF986	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFFF988	8、16、32			
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFFF989	8			
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFFF98A	8、16			
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFFF98B	8			
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFFF98C	8、16、32			
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFFF98D	8			
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFFF98E	8、16			
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFFF98F	8			
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFFF990	8、16			
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFFF991	8			
MB[5].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFFF9A0	16、32			
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFFF9A2	16			
	LAFMH	—	16	H'FFFFFF9A4	16、32			
	LAFML	—	16	H'FFFFFF9A6	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFFF9A8	8、16、32			

レジスタ名称		略称	ビット 数	アドレス	モジュール	アクセス サイズ	アクセス ステート数	接続 バス幅
MB[5].	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFD9A9	RCAN-ET	8	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFD9AA		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFD9AB		8		
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFD9AC		8、16、32		
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFD9AD		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFD9AE		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFD9AF		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFD9B0		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFD9B1		8		
MB[6].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFD9C0	16、32			
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFD9C2	16			
	LAFMH	—	16	H'FFFFD9C4	16、32			
	LAFML	—	16	H'FFFFD9C6	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFD9C8	8、16、32			
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFD9C9	8			
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFD9CA	8、16			
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFD9CB	8			
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFD9CC	8、16、32			
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFD9CD	8			
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFD9CE	8、16			
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFD9CF	8			
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFD9D0	8、16			
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFD9D1	8			
MB[7].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFD9E0	16、32			
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFD9E2	16			
	LAFMH	—	16	H'FFFFD9E4	16、32			
	LAFML	—	16	H'FFFFD9E6	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFD9E8	8、16、32			
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFD9E9	8			
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFD9EA	8、16			
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFD9EB	8			
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFD9EC	8、16、32			
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFD9ED	8			
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFD9EE	8、16			
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFD9EF	8			
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFD9F0	8、16			
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFD9F1	8			

25. レジスタ一覧

レジスタ名称		略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
MB[8].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFDA00	RCAN-ET	16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFDA02		16		
	LAFMH	—	16	H'FFFFDA04		16、32		
	LAFML	—	16	H'FFFFDA06		16		
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFDA08		8、16、32		
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFDA09		8		
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFDA0A		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFDA0B		8		
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFDA0C		8、16、32		
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFDA0D		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFDA0E		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFDA0F		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFDA10		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFDA11		8		
MB[9].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFDA20	RCAN-ET	16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFDA22		16		
	LAFMH	—	16	H'FFFFDA24		16、32		
	LAFML	—	16	H'FFFFDA26		16		
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFDA28		8、16、32		
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFDA29		8		
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFDA2A		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFDA2B		8		
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFDA2C		8、16、32		
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFDA2D		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFDA2E		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFDA2F		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFDA30		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFDA31		8		
MB[10].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFDA40	RCAN-ET	16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFDA42		16		
	LAFMH	—	16	H'FFFFDA44		16、32		
	LAFML	—	16	H'FFFFDA46		16		
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFDA48		8、16、32		
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFDA49		8		
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFDA4A		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFDA4B		8		

レジスタ名称		略称	ビット 数	アドレス	モジュール	アクセス サイズ	アクセス ステート数	接続 バス幅
MB[10].	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFDA4C	RCAN-ET	8、16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFDA4D		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFDA4E		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFDA4F		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFDA50		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFDA51		8		
MB[11].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFDA60		16、32		
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFDA62		16		
	LAFMH	—	16	H'FFFFDA64		16、32		
	LAFML	—	16	H'FFFFDA66		16		
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFDA68		8、16、32		
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFDA69		8		
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFDA6A		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFDA6B		8		
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFDA6C		8、16、32		
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFDA6D		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFDA6E		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFDA6F		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFDA70	8、16			
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFDA71	8			
	MB[12].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFDA80	16、32		
CONTROL0L		—	16	H'FFFFDA82	16			
LAFMH		—	16	H'FFFFDA84	16、32			
LAFML		—	16	H'FFFFDA86	16			
MSG_DATA[0]		—	8	H'FFFFDA88	8、16、32			
MSG_DATA[1]		—	8	H'FFFFDA89	8			
MSG_DATA[2]		—	8	H'FFFFDA8A	8、16			
MSG_DATA[3]		—	8	H'FFFFDA8B	8			
MSG_DATA[4]		—	8	H'FFFFDA8C	8、16、32			
MSG_DATA[5]		—	8	H'FFFFDA8D	8			
MSG_DATA[6]		—	8	H'FFFFDA8E	8、16			
MSG_DATA[7]		—	8	H'FFFFDA8F	8			
CONTROL1H		—	8	H'FFFFDA90	8、16			
CONTROL1L		—	8	H'FFFFDA91	8			
MB[13].		CONTROL0H	—	16	H'FFFFDAA0	16、32		
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFDAA2	16			

25. レジスタ一覧

レジスタ名称		略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
MB[13].	LAFMH	—	16	H'FFFFDAA4	RCAN-ET	16、32	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	LAFML	—	16	H'FFFFDAA6		16		
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFDAA8		8、16、32		
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFDAA9		8		
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFDAAA		8、16		
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFDAAB		8		
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFDAAC		8、16、32		
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFDAAD		8		
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFDAAE		8、16		
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFDAAF		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFDAB0		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFDAB1		8		
MB[14].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFDAC0	16、32			
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFDAC2	16			
	LAFMH	—	16	H'FFFFDAC4	16、32			
	LAFML	—	16	H'FFFFDAC6	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFDAC8	8、16、32			
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFDAC9	8			
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFDACA	8、16			
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFDACB	8			
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFDACC	8、16、32			
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFDACD	8			
	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFDACE	8、16			
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFDACF	8			
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFDAD0	8、16			
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFDAD1	8			
MB[15].	CONTROL0H	—	16	H'FFFFDAE0	16、32			
	CONTROL0L	—	16	H'FFFFDAE2	16			
	LAFMH	—	16	H'FFFFDAE4	16、32			
	LAFML	—	16	H'FFFFDAE6	16			
	MSG_DATA[0]	—	8	H'FFFFDAE8	8、16、32			
	MSG_DATA[1]	—	8	H'FFFFDAE9	8			
	MSG_DATA[2]	—	8	H'FFFFDAEA	8、16			
	MSG_DATA[3]	—	8	H'FFFFDAEB	8			
	MSG_DATA[4]	—	8	H'FFFFDAEC	8、16、32			
	MSG_DATA[5]	—	8	H'FFFFDAED	8			

25. レジスタ一覧

レジスタ名称		略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
MB[15].	MSG_DATA[6]	—	8	H'FFFFDAEE	RCAN-ET	8、16	Pφ基準 B:2、W:2、L:4	16ビット
	MSG_DATA[7]	—	8	H'FFFFDAEF		8		
	CONTROL1H	—	8	H'FFFFDAF0		8、16		
	CONTROL1L	—	8	H'FFFFDAF1		8		
周波数制御レジスタ		FRQCR	16	H'FFFFE800	CPG	16	Pφ基準 W:2	16ビット
スタンバイコントロールレジスタ 1		STBCR1	8	H'FFFFE802	低消費電力	8	Pφ基準 B:2	16ビット
スタンバイコントロールレジスタ 2		STBCR2	8	H'FFFFE804		8		
スタンバイコントロールレジスタ 3		STBCR3	8	H'FFFFE806		8		
スタンバイコントロールレジスタ 4		STBCR4	8	H'FFFFE808		8		
スタンバイコントロールレジスタ 5		STBCR5	8	H'FFFFE80A		8		
スタンバイコントロールレジスタ 6		STBCR6	8	H'FFFFE80C		8		
ウォッチドッグタイマカウンタ		WTCNT	8	H'FFFFE810	WDT	8* ¹ 、16* ²	Pφ基準 B:2* ¹ 、W:2* ²	16ビット
ウォッチドッグタイマコントロール /ステータスレジスタ		WTCSR	8	H'FFFFE812	*1: リード時 *2: ライト時	8* ¹ 、16* ²		
発振停止検出制御レジスタ		OSCCR	8	H'FFFFE814	CPG	8	Pφ基準 B:2	16ビット
RAM コントロールレジスタ		RAMCR	8	H'FFFFE880	低消費電力	8	Pφ基準 B:2	16ビット
バス機能拡張レジスタ		BSCEHR	16	H'FFFFE89A	BSC	8、16	Pφ基準 B:2、W:2	16ビット
割り込みコントロールレジスタ 0		ICR0	16	H'FFFFE900	INTC	8、16	Pφ基準 B:2、W:2	16ビット
IRQ コントロールレジスタ		IRQCR	16	H'FFFFE902		8、16		
IRQ ステータスレジスタ		IRQSR	16	H'FFFFE904		8、16		
インタラプトプライオリティレジスタ A		IPRA	16	H'FFFFE906		8、16		
インタラプトプライオリティレジスタ D		IPRD	16	H'FFFFE982		16		
インタラプトプライオリティレジスタ E		IPRE	16	H'FFFFE984		16		
インタラプトプライオリティレジスタ F		IPRF	16	H'FFFFE986		16		
インタラプトプライオリティレジスタ H		IPRH	16	H'FFFFE98A		16		
インタラプトプライオリティレジスタ I		IPRI	16	H'FFFFE98C		16		
インタラプトプライオリティレジスタ J		IPRJ	16	H'FFFFE98E		16		
インタラプトプライオリティレジスタ K		IPRK	16	H'FFFFE990		16		
インタラプトプライオリティレジスタ L		IPRL	16	H'FFFFE992		16		
インタラプトプライオリティレジスタ M		IPRM	16	H'FFFFE994		16		

25. レジスタ一覧

レジスタ名称	略称	ビット数	アドレス	モジュール	アクセスサイズ	アクセスステート数	接続バス幅
共通コントロールレジスタ	CMNCR	32	H'FFFFFF00	BSC	32	Bφ基準 L:2	16ビット
CS0 空間バスコントロールレジスタ	CS0BCR	32	H'FFFFFF04		32		
CS1 空間バスコントロールレジスタ	CS1BCR	32	H'FFFFFF08		32		
CS0 空間ウェイトコントロールレジスタ	CS0WCR	32	H'FFFFFF028		32		
CS1 空間ウェイトコントロールレジスタ	CS1WCR	32	H'FFFFFF02C		32		
RAM エミュレーションレジスタ	RAMER	16	H'FFFFFF108	FLASH	16	Bφ基準 W:2	16ビット
ブ레이크アドレスレジスタ A	BARA	32	H'FFFFFF300	UBC	32	Bφ基準 B:2、W:2、L:2	16ビット
ブ레이크アドレスマスクレジスタ A	BAMRA	32	H'FFFFFF304		32		
ブ레이크バスサイクルレジスタ A	BBRA	16	H'FFFFFF308		16		
ブ레이크データレジスタ A	BDRA	32	H'FFFFFF310		32		
ブ레이크データマスクレジスタ A	BDMRA	32	H'FFFFFF314		32		
ブ레이크アドレスレジスタ B	BARB	32	H'FFFFFF320		32		
ブ레이크アドレスマスクレジスタ B	BAMRB	32	H'FFFFFF324		32		
ブ레이크バスサイクルレジスタ B	BBRB	16	H'FFFFFF328		16		
ブ레이크データレジスタ B	BDRB	32	H'FFFFFF330		32		
ブ레이크データマスクレジスタ B	BDMRB	32	H'FFFFFF334		32		
ブ레이크コントロールレジスタ	BRCR	32	H'FFFFFF3C0		32		
ブランチソースレジスタ	BRSR	32	H'FFFFFF3D0		32		
ブランチデスティネーションレジスタ	BRDR	32	H'FFFFFF3D4		32		
実行回数ブ레이크レジスタ	BETR	16	H'FFFFFF3DC		16		

25.2 レジスタビット一覧

内蔵周辺モジュールのレジスタのアドレスとビット名を以下に示します。

16 ビット、32 ビットレジスタは、8 ビットずつ 2 段または 4 段で表しています。

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
SCSMR_0	C/Ā	CHR	PE	O/Ē	STOP	MP	CKS[1:0]		SCI (チャンネル 0)
SCBRR_0									
SCSCR_0	TIE	RIE	TE	RE	MPIE	TEIE	CKE[1:0]		
SCTDR_0									
SCSSR_0	TDRE	RDRF	ORER	FER	PER	TEND	MPB	MPBT	
SCRDR_0									
SCSDCR_0	–	–	–	–	DIR	–	–	–	
SCSPTR_0	EIO	–	–	–	SPB1IO	SPB1DT	SPB0IO	SPB0DT	
SCSMR_1	C/Ā	CHR	PE	O/Ē	STOP	MP	CKS[1:0]		SCI (チャンネル 1)
SCBRR_1									
SCSCR_1	TIE	RIE	TE	RE	MPIE	TEIE	CKE[1:0]		
SCTDR_1									
SCSSR_1	TDRE	RDRF	ORER	FER	PER	TEND	MPB	MPBT	
SCRDR_1									
SCSDCR_1	–	–	–	–	DIR	–	–	–	
SCSPTR_1	EIO	–	–	–	SPB1IO	SPB1DT	SPB0IO	SPB0DT	
SCSMR_2	C/Ā	CHR	PE	O/Ē	STOP	MP	CKS[1:0]		SCI (チャンネル 2)
SCBRR_2									
SCSCR_2	TIE	RIE	TE	RE	MPIE	TEIE	CKE[1:0]		
SCTDR_2									
SCSSR_2	TDRE	RDRF	ORER	FER	PER	TEND	MPB	MPBT	
SCRDR_2									
SCSDCR_2	–	–	–	–	DIR	–	–	–	
SCSPTR_2	EIO	–	–	–	SPB1IO	SPB1DT	SPB0IO	SPB0DT	
TCR_3	CCLR[2:0]			CKEG[1:0]		TPSC[2:0]			MTU2
TCR_4	CCLR[2:0]			CKEG[1:0]		TPSC[2:0]			
TMDR_3	–	–	BFB	BFA	MD[3:0]				
TMDR_4	–	–	BFB	BFA	MD[3:0]				
TIORH_3	IOB[3:0]				IOA[3:0]				
TIORL_3	IOD[3:0]				IOC[3:0]				
TIORH_4	IOB[3:0]				IOA[3:0]				

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
TIORL_4	IOD[3:0]				IOC[3:0]				MTU2
TIER_3	TTGE	—	—	TCIEV	TGIED	TGIEC	TGIEB	TGIEA	
TIER_4	TTGE	TTGE2	—	TCIEV	TGIED	TGIEC	TGIEB	TGIEA	
TOER	—	—	OE4D	OE4C	OE3D	OE4B	OE4A	OE3B	
TGCR	—	BDC	N	P	FB	WF	VF	UF	
TOCR1	—	PSYE	—	—	TOCL	TOCS	OLSN	OLSP	
TOCR2	BF[1:0]		OLS3N	OLS3P	OLS2N	OLS2P	OLS1N	OLS1P	
TCNT_3									
TCNT_4									
TCDR									
TDDR									
TGRA_3									
TGRB_3									
TGRA_4									
TGRB_4									
TCNTS									
TCBR									
TGRC_3									
TGRD_3									
TGRC_4									
TGRD_4									

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
TSR_3	TCFD	—	—	TCFV	TGFD	TGFC	TGFB	TGFA	MTU2
TSR_4	TCFD	—	—	TCFV	TGFD	TGFC	TGFB	TGFA	
TITCR	T3AEN	3ACOR[2:0]			T4VEN	4VCOR[2:0]			
TITCNT	—	3ACNT[2:0]			—	4VCNT[2:0]			
TBTER	—	—	—	—	—	—	BTE[1:0]		
TDER	—	—	—	—	—	—	—	TDER	
TOLBR	—	—	OLS3N	OLS3P	OLS2N	OLS2P	OLS1N	OLS1P	
TBTM_3	—	—	—	—	—	—	TTSB	TTSA	
TBTM_4	—	—	—	—	—	—	TTSB	TTSA	
TADCR	BF[1:0]		—	—	—	—	—	—	
	UT4AE	DT4AE	UT4BE	DT4BE	ITA3AE	ITA4VE	ITB3AE	ITB4VE	
TADCORA_4									
TADCORB_4									
TADCOBRA_4									
TADCOBRB_4									
TWCR	CCE	—	—	—	—	—	—	WRE	
TSTR	CST4	CST3	—	—	—	CST2	CST1	CST0	
TSYR	SYNC4	SYNC3	—	—	—	SYNC2	SYNC1	SYNC0	
TCSYSTR	SCH0	SCH1	SCH2	SCH3	SCH4	—	SCH3S	SCH4S	
TRWER	—	—	—	—	—	—	—	RWE	
TCR_0	CCLR[2:0]			CKEG[1:0]		TPSC[2:0]			
TMDR_0	—	BFE	BFB	BFA	MD[3:0]				
TIORH_0	IOB[3:0]				IOA[3:0]				
TIORL_0	IOD[3:0]				IOC[3:0]				
TIER_0	TTGE	—	—	TCIEV	TGIED	TGIEC	TGIEB	TGIEA	
TSR_0	—	—	—	TCFV	TGFD	TGFC	TGFB	TGFA	
TCNT_0									
TGRA_0									
TGRB_0									

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
TGRC_0									MTU2
TGRD_0									
TGRE_0									
TGRF_0									
TIER2_0	TTGE2	–	–	–	–	–	TGIEF	TGIEE	
TSR2_0	–	–	–	–	–	–	TGFF	TGFE	
TBTM_0	–	–	–	–	–	TTSE	TTSB	TTSA	
TCR_1	–	CCLR[1:0]		CKEG[1:0]		TPSC[2:0]			
TMDR_1	–	–	–	–	MD[3:0]				
TIOR_1	IOB[3:0]				IOA[3:0]				
TIER_1	TTGE	–	TCIEU	TCIEV	–	–	TGIEB	TGIEA	
TSR_1	TCFD	–	TCFU	TCFV	–	–	TGFB	TGFA	
TCNT_1									
TGRA_1									
TGRB_1									
TICCR	–	–	–	–	I2BE	I2AE	I1BE	I1AE	
TCR_2	–	CCLR[1:0]		CKEG[1:0]		TPSC[2:0]			
TMDR_2	–	–	–	–	MD[3:0]				
TIOR_2	IOB[3:0]				IOA[3:0]				
TIER_2	TTGE	–	TCIEU	TCIEV	–	–	TGIEB	TGIEA	
TSR_2	TCFD	–	TCFU	TCFV	–	–	TGFB	TGFA	
TCNT_2									
TGRA_2									
TGRB_2									

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール	
TCNTU_5									MTU2	
TGRU_5										
TCRU_5	-	-	-	-	-	-	TPSC[1:0]			
TIORU_5	-	-	-	IOC[4:0]						
TCNTV_5										
TGRV_5										
TCRV_5	-	-	-	-	-	-	TPSC[1:0]			
TIORV_5	-	-	-	IOC[4:0]						
TCNTW_5										
TGRW_5										
TCRW_5	-	-	-	-	-	-	TPSC[1:0]			
TIORW_5	-	-	-	IOC[4:0]						
TSR_5	-	-	-	-	-	CMFU5	CMFV5	CMFW5		
TIER_5	-	-	-	-	-	TGIE5U	TGIE5V	TGIE5W		
TSTR_5	-	-	-	-	-	CSTU5	CSTV5	CSTW5		
TCNTCMPCLR	-	-	-	-	-	CMPCLR5U	CMPCLR5V	CMPCLR5W		
TCR_3S	CCLR[2:0]			CKEG[1:0]		TPSC[2:0]				MTU2S
TCR_4S	CCLR[2:0]			CKEG[1:0]		TPSC[2:0]				
TMDR_3S	-	-	BFB	BFA	MD[3:0]					
TMDR_4S	-	-	BFB	BFA	MD[3:0]					
TIORH_3S	IOB[3:0]				IOA[3:0]					
TIORL_3S	IOD[3:0]				IOC[3:0]					
TIORH_4S	IOB[3:0]				IOA[3:0]					
TIORL_4S	IOD[3:0]				IOC[3:0]					
TIER_3S	TTGE	-	-	TCIEV	TGIED	TGIEC	TGIEB	TGIEA		
TIER_4S	TTGE	TTGE2	-	TCIEV	TGIED	TGIEC	TGIEB	TGIEA		
TOERS	-	-	OE4D	OE4C	OE3D	OE4B	OE4A	OE3B		
TGCRS	-	BDC	N	P	FB	WF	VF	UF		
TOCR1S	-	PSYE	-	-	TOCL	TOCS	OLSN	OLSP		
TOCR2S	BF[1:0]		OLS3N	OLS3P	OLS2N	OLS2P	OLS1N	OLS1P		

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
TCNT_3S									MTU2S
TCNT_4S									
TCDRS									
TDDRS									
TGRA_3S									
TGRB_3S									
TGRA_4S									
TGRB_4S									
TCNTSS									
TCBRS									
TGRC_3S									
TGRD_3S									
TGRC_4S									
TGRD_4S									
TSR_3S	TCFD	-	-	TCFV	TGFD	TGFC	TGFB	TGFA	
TSR_4S	TCFD	-	-	TCFV	TGFD	TGFC	TGFB	TGFA	
TITCRS	T3AEN	3ACOR[2:0]			T4VEN	4VCOR[2:0]			
TITCNTS	-	3ACNT[2:0]			-	4VCNT[2:0]			
TBTERS	-	-	-	-	-	-	BTE[1:0]		
TDERS	-	-	-	-	-	-	-	TDER	
TOLBRS	-	-	OLS3N	OLS3P	OLS2N	OLS2P	OLS1N	OLS1P	
TBTM_3S	-	-	-	-	-	-	TTSB	TTSA	
TBTM_4S	-	-	-	-	-	-	TTSB	TTSA	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
TADCRS	BF[1:0]		—	—	—	—	—	—	MTU2S
	UT4AE	DT4AE	UT4BE	DT4BE	ITA3AE	ITA4VE	ITB3AE	ITB4VE	
TADCORA_4S									
TADCORB_4S									
TADCOBRA_4S									
TADCOBRB_4S									
TSYCRS	CE0A	CE0B	CE0C	CE0D	CE1A	CE1B	CE2A	CE2B	
TWCRS	CCE	—	—	—	—	—	SCC	WRE	
TSTRS	CST4	CST3	—	—	—	CST2	CST1	CST0	
TSYRS	SYNC4	SYNC3	—	—	—	SYNC2	SYNC1	SYNC0	
TRWERS	—	—	—	—	—	—	—	RWE	
TCNTU_5S									
TGRU_5S									
TCRU_5S	—	—	—	—	—	—	TPSC[1:0]		
TIORU_5S	—	—	—	IOC[4:0]					
TCNTV_5S									
TGRV_5S									
TCRV_5S	—	—	—	—	—	—	TPSC[1:0]		
TIORV_5S	—	—	—	IOC[4:0]					
TCNTW_5S									
TGRW_5S									
TCRW_5S	—	—	—	—	—	—	TPSC[1:0]		
TIORW_5S	—	—	—	IOC[4:0]					
TSR_5S	—	—	—	—	—	CMFU5	CMFV5	CMFW5	
TIER_5S	—	—	—	—	—	TGIE5U	TGIE5V	TGIE5W	
TSTR_5S	—	—	—	—	—	CSTU5	CSTV5	CSTW5	
TCNTCMPCLRS	—	—	—	—	—	CMPCLRSU	CMPCLRSV	CMPCLRSW	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール	
FCCS	FWE	MAT	—	FLER	—	—	—	SCO	FLASH	
FPCS	—	—	—	—	—	—	—	PPVS		
FECS	—	—	—	—	—	—	—	EPVB		
FKEY	K[7:0]									
FMATS	MS7	MS6	MS5	MS4	MS3	MS2	MS1	MS0		
FTDAR	TDER	TDA[6:0]								
DTCERA	DTCERA15	DTCERA14	DTCERA13	DTCERA12	—	—	—	—	DTC	
	—	—	—	—	—	—	—	—		
DTCERB	DTCERB15	DTCERB14	DTCERB13	DTCERB12	DTCERB11	DTCERB10	DTCERB9	DTCERB8		
	DTCERB7	DTCERB6	DTCERB5	DTCERB4	DTCERB3	DTCERB2	DTCERB1	DTCERB0		
DTCERC	DTCERC15	DTCERC14	DTCERC13	DTCERC12	—	—	—	—		
	—	—	—	—	DTCERC3	DTCERC2	DTCERC1	DTCERC0		
DTCERD	DTCERD15	DTCERD14	DTCERD13	DTCERD12	DTCERD11	DTCERD10	DTCERD9	DTCERD8		
	DTCERD7	DTCERD6	—	—	—	DTCERD2	DTCERD1	—		
DTCERE	DTCERE15	DTCERE14	DTCERE13	DTCERE12	DTCERE11	DTCERE10	—	—		
	DTCERE7	DTCERE6	DTCERE5	DTCERE4	DTCERE3	—	—	—		
DTCCR	—	—	—	RRS	RCHNE	—	—	ERR		
DTCVBR										
					—	—	—	—		
	—	—	—	—	—	—	—	—		
ICCR1	ICE	RCVD	MST	TRS	CKS[3:0]			fC2		
ICCR2	BBSY	SCP	SDAO	SDAOP	SCLO	—	IICRST		—	
ICMR	MLS	WAIT	—	—	BCWP	BC[2:0]				
ICIER	TIE	TEIE	RIE	NAKIE	STIE	ACKE	ACKBR		ACKBT	
ICSR	TDRE	TEND	RDRF	NACKF	STOP	AL/OVE	AAS		ADZ	
SAR	SVA[6:0]								FS	
ICDRT										
ICDRR										
NF2CYC	—	—	—	—	—	—	—		NF2CYC	
SSCRH	MSS	BIDE	—	SOL	SOLP	—	CSS[1:0]			
SSCRL	FCLRM	SSUMS	SRES	—	—	—	DATS[1:0]			
SSMR	MLS	CPOS	CPHS	—	—	CKS[2:0]				
SSER	TE	RE	—	—	TEIE	TIE	RIE	CEIE		
SSSR	—	ORER	—	—	TEND	TDRE	RDRF	CE		
SSCR2	—	—	—	TENDSTS	SCSATS	SSODTS	—	—		

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
SSTDR0									SSU
SSTDR1									
SSTDR2									
SSTDR3									
SSRDR0									
SSRDR1									
SSRDR2									
SSRDR3									
CMSTR	–	–	–	–	–	–	–	–	CMT
	–	–	–	–	–	–	STR1	STR0	
CMCSR_0	–	–	–	–	–	–	–	–	
	CMF	CMIE	–	–	–	–	CKS[1:0]		
CMCNT_0									
CMCOR_0									
CMCSR_1	–	–	–	–	–	–	–	–	
	CMF	CMIE	–	–	–	–	CKS[1:0]		
CMCNT_1									
CMCOR_1									
ICSR1	–	POE2F	POE1F	POE0F	–	–	–	PIE1	POE
	–	–	POE2M[1:0]		POE1M[1:0]		POE0M[1:0]		
OCSR1	OSF1	–	–	–	–	–	OCE1	OIE1	
	–	–	–	–	–	–	–	–	
ICSR2	–	POE6F	POE5F	POE4F	–	–	–	PIE2	
	–	–	POE6M[1:0]		POE5M[1:0]		POE4M[1:0]		
OCSR2	OSF2	–	–	–	–	–	OCE2	OIE2	
	–	–	–	–	–	–	–	–	
ICSR3	–	–	–	POE8F	–	–	POE8E	PIE3	
	–	–	–	–	–	–	POE8M[1:0]		
SPOER	–	–	–	–	–	MTU2SHIZ	MTU2CH0HIZ	MTU2CH34HIZ	
POECR1	–	–	–	–	MTU2PE3ZE	MTU2PE2ZE	MTU2PE1ZE	MTU2PE0ZE	
POECR2	–	MTU2P1CZE	MTU2P2CZE	MTU2P3CZE	–	MTU2SP1CZE	MTU2SP2CZE	MTU2SP3CZE	
	–	–	–	–	–	–	–	–	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
PADRL	PA15DR	PA14DR	PA13DR	PA12DR	PA11DR	PA10DR	PA9DR	PA8DR	I/O
	PA7DR	PA6DR	PA5DR	PA4DR	PA3DR	PA2DR	PA1DR	PA0DR	
PAIORL	PA15IOR	PA14IOR	PA13IOR	PA12IOR	PA11IOR	PA10IOR	PA9IOR	PA8IOR	PFC
	PA7IOR	PA6IOR	PA5IOR	PA4IOR	PA3IOR	PA2IOR	PA1IOR	PA0IOR	
PACRL4	—	PA15MD2	PA15MD1	PA15MD0	—	PA14MD2	PA14MD1	PA14MD0	
	—	PA13MD2	PA13MD1	PA13MD0	—	PA12MD2	PA12MD1	PA12MD0	
PACRL3	—	PA11MD2	PA11MD1	PA11MD0	—	PA10MD2	PA10MD1	PA10MD0	
	—	PA9MD2	PA9MD1	PA9MD0	—	PA8MD2	PA8MD1	PA8MD0	
PACRL2	—	PA7MD2	PA7MD1	PA7MD0	—	PA6MD2	PA6MD1	PA6MD0	
	—	PA5MD2	PA5MD1	PA5MD0	—	PA4MD2	PA4MD1	PA4MD0	
PACRL1	—	PA3MD2	PA3MD1	PA3MD0	—	PA2MD2	PA2MD1	PA2MD0	
	—	PA1MD2	PA1MD1	PA1MD0	—	PA0MD2	PA0MD1	PA0MD0	
PAPRL	PA15PR	PA14PR	PA13PR	PA12PR	PA11PR	PA10PR	PA9PR	PA8PR	I/O
	PA7PR	PA6PR	PA5PR	PA4PR	PA3PR	PA2PR	PA1PR	PA0PR	
PBDRL	—	—	—	—	—	—	—	—	
	PB7DR	PB6DR	PB5DR	PB4DR	PB3DR	PB2DR	PB1DR	PB0DR	
PBIORL	—	—	—	—	—	—	—	—	PFC
	PB7IOR	PB6IOR	PB5IOR	PB4IOR	PB3IOR	PB2IOR	PB1IOR	PB0IOR	
PBCRL2	—	PB7MD2	PB7MD1	PB7MD0	—	PB6MD2	PB6MD1	PB6MD0	
	—	PB5MD2	PB5MD1	PB5MD0	—	PB4MD2	PB4MD1	PB4MD0	
PBCRL1	—	PB3MD2	PB3MD1	PB3MD0	—	PB2MD2	PB2MD1	PB2MD0	
	—	PB1MD2	PB1MD1	PB1MD0	—	PB0MD2	PB0MD1	PB0MD0	
PBPRL	—	—	—	—	—	—	—	—	I/O
	PB7PR	PB6PR	PB5PR	PB4PR	PB3PR	PB2PR	PB1PR	PB0PR	
PDDRDL	—	—	—	—	—	PD10DR	PD9DR	PD8DR	
	PD7DR	PD6DR	PD5DR	PD4DR	PD3DR	PD2DR	PD1DR	PD0DR	
PDIORL	—	—	—	—	—	PD10IOR	PD9IOR	PD8IOR	PFC
	PD7IOR	PD6IOR	PD5IOR	PD4IOR	PD3IOR	PD2IOR	PD1IOR	PD0IOR	
PDCRL3	—	—	—	—	—	PD10MD2	PD10MD1	PD10MD0	
	—	PD9MD2	PD9MD1	PD9MD0	—	PD8MD2	PD8MD1	PD8MD0	
PDCRL2	—	PD7MD2	PD7MD1	PD7MD0	—	PD6MD2	PD6MD1	PD6MD0	
	—	PD5MD2	PD5MD1	PD5MD0	—	PD4MD2	PD4MD1	PD4MD0	
PDCRL1	—	PD3MD2	PD3MD1	PD3MD0	—	PD2MD2	PD2MD1	PD2MD0	
	—	PD1MD2	PD1MD1	PD1MD0	—	PD0MD2	PD0MD1	PD0MD0	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール	
PDPRL	–	–	–	–	–	PD10PR	PD9PR	PD8PR	I/O	
	PD7PR	PD6PR	PD5PR	PD4PR	PD3PR	PD2PR	PD1PR	PD0PR		
PEDRH	–	–	–	–	–	–	–	–		
	–	–	PE21DR	PE20DR	PE19DR	PE18DR	PE17DR	PE16DR		
PEDRL	PE15DR	PE14DR	PE13DR	PE12DR	PE11DR	PE10DR	PE9DR	PE8DR		
	PE7DR	PE6DR	PE5DR	PE4DR	PE3DR	PE2DR	PE1DR	PE0DR		
PEIORH	–	–	–	–	–	–	–	–		PFC
	–	–	PE21IOR	PE20IOR	PE19IOR	PE18IOR	PE17IOR	PE16IOR		
PEIORL	PE15IOR	PE14IOR	PE13IOR	PE12IOR	PE11IOR	PE10IOR	PE9IOR	PE8IOR		
	PE7IOR	PE6IOR	PE5IOR	PE4IOR	PE3IOR	PE2IOR	PE1IOR	PE0IOR		
PECRH2	–	–	–	–	–	–	–	–		
	–	–	PE21MD1	PE21MD0	–	–	PE20MD1	PE20MD0		
PECRH1	–	–	PE19MD1	PE19MD0	–	–	PE18MD1	PE18MD0		
	–	–	PE17MD1	PE17MD0	–	PE16MD2	PE16MD1	PE16MD0		
PECRL4	–	PE15MD2	PE15MD1	PE15MD0	–	PE14MD2	PE14MD1	PE14MD0		
	–	–	PE13MD1	PE13MD0	–	PE12MD2	PE12MD1	PE12MD0		
PECRL3	–	PE11MD2	PE11MD1	PE11MD0	–	PE10MD2	PE10MD1	PE10MD0		
	–	PE9MD2	PE9MD1	PE9MD0	–	PE8MD2	PE8MD1	PE8MD0		
PECRL2	–	PE7MD2	PE7MD1	PE7MD0	–	PE6MD2	PE6MD1	PE6MD0		
	–	PE5MD2	PE5MD1	PE5MD0	–	PE4MD2	PE4MD1	PE4MD0		
PECRL1	–	PE3MD2	PE3MD1	PE3MD0	–	PE2MD2	PE2MD1	PE2MD0		
	–	PE1MD2	PE1MD1	PE1MD0	–	–	PE0MD1	PE0MD0		
PEPRH	–	–	–	–	–	–	–	–	I/O	
	–	–	PE21PR	PE20PR	PE19PR	PE18PR	PE17PR	PE16PR		
PEPRL	PE15PR	PE14PR	PE13PR	PE12PR	PE11PR	PE10PR	PE9PR	PE8PR		
	PE7PR	PE6PR	PE5PR	PE4PR	PE3PR	PE2PR	PE1PR	PE0PR		
IFCR	–	–	–	–	–	–	–	–	PFC	
	–	–	–	–	–	–	IRQMD1	IRQMD0		
PFDRL	PF15DR	PF14DR	PF13DR	PF12DR	PF11DR	PF10DR	PF9DR	PF8DR	I/O	
	PF7DR	PF6DR	PF5DR	PF4DR	PF3DR	PF2DR	PF1DR	PF0DR		
ADCR_0	ADST	ADCS	ACE	ADIE	–	–	TRGE	EXTRG	A/D (チャネル0)	
ADSR_0	–	–	–	–	–	–	–	ADF		
ADSTRGR_0	–	STR6	STR5	STR4	STR3	STR2	STR1	STR0		
ADANSR_0	ANS7	ANS6	ANS5	ANS4	ANS3	ANS2	ANS1	ANS0		
ADDR0	–	–	–	–	ADD[11:8]					
	ADD[7:0]									

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
ADDR1	-				ADD[11:8]				A/D (チャンネル 0)
	ADD[7:0]								
ADDR2	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR3	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR4	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR5	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR6	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR7	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADCR_1	ADST	ADCS	ACE	ADIE	-	-	TRGE	EXTRG	A/D (チャンネル 1)
ADSR_1	-	-	-	-	-	-	-	ADF	
ADSTRGR_1	-	STR6	STR5	STR4	STR3	STR2	STR1	STR0	
ADANSR_1	ANS7	ANS6	ANS5	ANS4	ANS3	ANS2	ANS1	ANS0	
ADDR8	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR9	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR10	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR11	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR12	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR13	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR14	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
ADDR15	-				ADD[11:8]				
	ADD[7:0]								
MCR	MCR15	MCR14	-	-	-	TST[2:0]			RCAN-ET
	MCR7	MCR6	MCR5	-	-	MCR2	MCR1	MCR0	

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール	
GSR	—	—	—	—	—	—	—	—	RCAN-ET	
	—	—	GSR5	GSR4	GSR3	GSR2	GSR1	GSR0		
BCR1	TSG1[3:0]				—	TSG2[2:0]				
	—	—	SJW[1:0]		—	—	—	BSP		
BCR0	—	—	—	—	—	—	—	—		
	BRP[7:0]									
IRR	—	—	IRR13	IRR12	—	—	IRR9	IRR8		
	IRR7	IRR6	IRR5	IRR4	IRR3	IRR2	IRR1	IRR0		
IMR	IMR15	IMR14	IMR13	IMR12	IMR11	IMR10	IMR9	IMR8		
	IMR7	IMR6	IMR5	IMR4	IMR3	IMR2	IMR1	IMR0		
TEC/REC	TEC7	TEC6	TEC5	TEC4	TEC3	TEC2	TEC1	TEC0		
	REC7	REC6	REC5	REC4	REC3	REC2	REC1	REC0		
TXPR1、0	TXPR1[15:8]									
	TXPR1[7:0]									
	TXPR0[15:8]									
	TXPR0[7:1]									—
TXCR0	TXCR0[15:8]									
	TXCR0[7:1]								—	
TXACK0	TXACK0[15:8]									
	TXACK0[7:1]								—	
ABACK0	ABACK0[15:8]									
	ABACK0[7:1]								—	
RXPR0	RXPR0[15:8]									
	RXPR0[7:0]									
RFPR0	RFPR0[15:8]									
	RFPR0[7:0]									
MBIMR0	MBIMR0[15:8]									
	MBIMR0[7:0]									
UMSR0	UMSR0[15:8]									
	UMSR0[7:0]									
MB[0]. CONTROL0H	IDE	RTR	—	STDID[10:6]					RCAN-ET (MCR15=1)	
			STDID[5:0]					EXTID[17:16]		
MB[0]. CONTROL0H	—	STDID[10:4]							RCAN-ET (MCR15=0)	
				STDID[3:0]	RTR	IDE	EXTID[17:16]			
MB[0]. CONTROL0L	EXTID[15:8]								RCAN-ET	
EXTID[7:0]										

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール	
MB[0]. LAFMH	IDE_LAFM	—	—	STDID_LAFM[10:6]					RCAN-ET	
	STDID_LAFM[5:0]					EXTID_LAFM[17:16]			(MCR15=1)	
MB[0]. LAFMH	—	STDID_LAFM[10:4]					RCAN-ET			
	STDID_LAFM[3:0]			—	IDE_LAFM	EXTID_LAFM[17:16]			(MCR15=0)	
MB[0]. LAFML	EXTID_LAFM[15:8]					RCAN-ET				
	EXTID_LAFM[7:0]									
MB[0]. MSG_DATA[0]	MSG_DATA_0									
MB[0]. MSG_DATA[1]	MSG_DATA_1									
MB[0]. MSG_DATA[2]	MSG_DATA_2									
MB[0]. MSG_DATA[3]	MSG_DATA_3									
MB[0]. MSG_DATA[4]	MSG_DATA_4									
MB[0]. MSG_DATA[5]	MSG_DATA_5									
MB[0]. MSG_DATA[6]	MSG_DATA_6									
MB[0]. MSG_DATA[7]	MSG_DATA_7									
MB[0]. CONTROL1H	—	—	NMC	—	—	MBC[2:0]				
MB[0]. CONTROL1L	—	—	—	—	DLC[3:0]					
MB[1]	MB[0]と同じビット構成									
MB[2]	MB[0]と同じビット構成									
MB[3]	MB[0]と同じビット構成									
↓	(繰り返し)									
MB[13]	MB[0]と同じビット構成									
MB[14]	MB[0]と同じビット構成									
MB[15]	MB[0]と同じビット構成									
FRQCR	—	IFC[2:0]			BFC[2:0]			PFC[2]	CPG	
	PFC[1:0]		MIFC[2:0]			MPFC[2:0]				
STBCR1	STBY	—	—	—	—	—	—	—	低消費電力	
STBCR2	MSTP7	MSTP6	—	MSTP4	—	—	—	—		
STBCR3	MSTP15	—	MSTP13	MSTP12	MSTP11	MSTP10	—	MSTP8		

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
STBCR4	MSTP23	MSTP22	MSTP21	MSTP20	MSTP19	—	—	—	低消費電力
STBCR5	—	—	—	—	—	—	MSTP25	MSTP24	
STBCR6	AUDSRST	HIZ	—	—	—	—	STBYMD	—	
WTCNT									WDT
WTCSR	TME	WT/IT	RSTS	WOVF	IOVF	CKS[2:0]			
OSCCR	—	—	—	—	—	OSCSTOP	—	OSCERS	CPG
RAMCR	—	—	—	RAME	—	—	—	—	低消費電力
BSCEHR	DTLOCK	CSSTP1	—	CSSTP2	DTBST	DTSA	CSSTP3	DTPR	BSC
	—	—	—	—	—	—	—	—	
ICR0	NMIL	—	—	—	—	—	—	NMIE	INTC
	—	—	—	—	—	—	—	—	
IRQCR	—	—	—	—	—	—	—	—	
	IRQ31S	IRQ30S	IRQ21S	IRQ20S	IRQ11S	IRQ10S	IRQ01S	IRQ00S	
IRQSR	—	—	—	—	IRQ3L	IRQ2L	IRQ1L	IRQ0L	
	—	—	—	—	IRQ3F	IRQ2F	IRQ1F	IRQ0F	
IPRA	IRQ0	IRQ0	IRQ0	IRQ0	IRQ1	IRQ1	IRQ1	IRQ1	
	IRQ2	IRQ2	IRQ2	IRQ2	IRQ3	IRQ3	IRQ3	IRQ3	
IPRD	MTU2_0								
	MTU2_1								
IPRE	MTU2_2								
	MTU2_3								
IPRF	MTU2_4								
	MTU2_5	MTU2_5	MTU2_5	MTU2_5	POE(MTU2)	POE(MTU2)	POE(MTU2)	POE(MTU2)	
IPRH	—	—	—	—	I ² C2	I ² C2	I ² C2	I ² C2	
	MTU2S_3								
IPRI	MTU2S_4								
	MTU2S_5	MTU2S_5	MTU2S_5	MTU2S_5	POE(MTU2S)	POE(MTU2S)	POE(MTU2S)	POE(MTU2S)	
IPRJ	CMT_0	CMT_0	CMT_0	CMT_0	CMT_1	CMT_1	CMT_1	CMT_1	
	—	—	—	—	WDT	WDT	WDT	WDT	
IPRK	—	—	—	—	—	—	—	—	
	A/D_0	A/D_0	A/D_0	A/D_0	A/D_1	A/D_1	A/D_1	A/D_1	
IPRL	SCI_0	SCI_0	SCI_0	SCI_0	SCI_1	SCI_1	SCI_1	SCI_1	
	SCI_2	SCI_2	SCI_2	SCI_2	—	—	—	—	
IPRM	SSU	SSU	SSU	SSU	I ² C2	I ² C2	I ² C2	I ² C2	
	RCAN-ET_0	RCAN-ET_0	RCAN-ET_0	RCAN-ET_0	—	—	—	—	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
CMNCR	-	-	-	-	-	-	-	-	BSC
	-	-	-	-	-	-	-	-	
	-	-	-	-	-	-	-	-	
	-	-	-	-	-	-	HIZMEM	-	
CS0BCR	-	-	IWW[1:0]		-	IWRWD[1:0]		-	
	IWRWS[1:0]		-	IWRRD[1:0]		-	IWRRS[1:0]		
	-	-	-	-	-	BSZ[1:0]		-	
	-	-	-	-	-	-	-	-	
CS1BCR	-	-	IWW[1:0]		-	IWRWD[1:0]		-	
	IWRWS[1:0]		-	IWRRD[1:0]		-	IWRRS[1:0]		
	-	-	-	-	-	BSZ[1:0]		-	
	-	-	-	-	-	-	-	-	
CS0WCR	-	-	-	-	-	-	-	-	
	-	-	-	-	-	WW[2:0]		-	
	-	-	-	SW[1:0]		WR[3:1]		-	
	WR[0]	WM	-	-	-	-	HW[1:0]		
CS1WCR	-	-	-	-	-	-	-	-	
	-	-	-	-	-	WW[2:0]		-	
	-	-	-	SW[1:0]		WR[3:1]		-	
	WR[0]	WM	-	-	-	-	HW[1:0]		
RAMER	-	-	-	-	-	-	-	-	FLASH
	-	-	-	-	RAMS	RAM[2:0]		-	
BARA	BAA31	BAA30	BAA29	BAA28	BAA27	BAA26	BAA25	BAA24	UBC
	BAA23	BAA22	BAA21	BAA20	BAA19	BAA18	BAA17	BAA16	
	BAA15	BAA14	BAA13	BAA12	BAA11	BAA10	BAA9	BAA8	
	BAA7	BAA6	BAA5	BAA4	BAA3	BAA2	BAA1	BAA0	
BAMRA	BAMA31	BAMA30	BAMA29	BAMA28	BAMA27	BAMA26	BAMA25	BAMA24	
	BAMA23	BAMA22	BAMA21	BAMA20	BAMA19	BAMA18	BAMA17	BAMA16	
	BAMA15	BAMA14	BAMA13	BAMA12	BAMA11	BAMA10	BAMA9	BAMA8	
	BAMA7	BAMA6	BAMA5	BAMA4	BAMA3	BAMA2	BAMA1	BAMA0	
BBRA	-	-	-	-	-	CPA[2:0]		-	
	CDA[1:0]		IDA[1:0]		RWA[1:0]		SZA[1:0]		
BDRA	BDA31	BDA30	BDA29	BDA28	BDA27	BDA26	BDA25	BDA24	
	BDA23	BDA22	BDA21	BDA20	BDA19	BDA18	BDA17	BDA16	
	BDA15	BDA14	BDA13	BDA12	BDA11	BDA10	BDA9	BDA8	
	BDA7	BDA6	BDA5	BDA4	BDA3	BDA2	BDA1	BDA0	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	ビット 31/23/15/7	ビット 30/22/14/6	ビット 29/21/13/5	ビット 28/20/12/4	ビット 27/19/11/3	ビット 26/18/10/2	ビット 25/17/9/1	ビット 24/16/8/0	モジュール
BDMRA	BDMA31	BDMA30	BDMA29	BDMA28	BDMA27	BDMA26	BDMA25	BDMA24	UBC
	BDMA23	BDMA22	BDMA21	BDMA20	BDMA19	BDMA18	BDMA17	BDMA16	
	BDMA15	BDMA14	BDMA13	BDMA12	BDMA11	BDMA10	BDMA9	BDMA8	
	BDMA7	BDMA6	BDMA5	BDMA4	BDMA3	BDMA2	BDMA1	BDMA0	
BARB	BAB31	BAB30	BAB29	BAB28	BAB27	BAB26	BAB25	BAB24	
	BAB23	BAB22	BAB21	BAB20	BAB19	BAB18	BAB17	BAB16	
	BAB15	BAB14	BAB13	BAB12	BAB11	BAB10	BAB9	BAB8	
	BAB7	BAB6	BAB5	BAB4	BAB3	BAB2	BAB1	BAB0	
BAMRB	BAMB31	BAMB30	BAMB29	BAMB28	BAMB27	BAMB26	BAMB25	BAMB24	
	BAMB23	BAMB22	BAMB21	BAMB20	BAMB19	BAMB18	BAMB17	BAMB16	
	BAMB15	BAMB14	BAMB13	BAMB12	BAMB11	BAMB10	BAMB9	BAMB8	
	BAMB7	BAMB6	BAMB5	BAMB4	BAMB3	BAMB2	BAMB1	BAMB0	
BBRB	–	–	–	–	–	CPB[2:0]			
	CDB[1:0]		IDB[1:0]		RWB[1:0]		SZB[1:0]		
BDRB	BDB31	BDB30	BDB29	BDB28	BDB27	BDB26	BDB25	BDB24	
	BDB23	BDB22	BDB21	BDB20	BDB19	BDB18	BDB17	BDB16	
	BDB15	BDB14	BDB13	BDB12	BDB11	BDB10	BDB9	BDB8	
	BDB7	BDB6	BDB5	BDB4	BDB3	BDB2	BDB1	BDB0	
BDMRB	BDMB31	BDMB30	BDMB29	BDMB28	BDMB27	BDMB26	BDMB25	BDMB24	
	BDMB23	BDMB22	BDMB21	BDMB20	BDMB19	BDMB18	BDMB17	BDMB16	
	BDMB15	BDMB14	BDMB13	BDMB12	BDMB11	BDMB10	BDMB9	BDMB8	
	BDMB7	BDMB6	BDMB5	BDMB4	BDMB3	BDMB2	BDMB1	BDMB0	
BRCR	–	–	–	–	–	–	–	–	
	–	–	UTRGW[1:0]		UBIDB	–	UBIDA	–	
	SCMFCA	SCMFCB	SCMFDA	SCMFDB	PCTE	PCBA	–	–	
	DBEA	PCBB	DBEB	–	SEQ	–	–	ETBE	
BRSR	SVF	–	–	–	BSA27	BSA26	BSA25	BSA24	
	BSA23	BSA22	BSA21	BSA20	BSA19	BSA18	BSA17	BSA16	
	BSA15	BSA14	BSA13	BSA12	BSA11	BSA10	BSA9	BSA8	
	BSA7	BSA6	BSA5	BSA4	BSA3	BSA2	BSA1	BSA0	
BRDR	DVF	–	–	–	BDA27	BDA26	BDA25	BDA24	
	BDA23	BDA22	BDA21	BDA20	BDA19	BDA18	BDA17	BDA16	
	BDA15	BDA14	BDA13	BDA12	BDA11	BDA10	BDA9	BDA8	
	BDA7	BDA6	BDA5	BDA4	BDA3	BDA2	BDA1	BDA0	
BETR	–	–	–	–	BET[11:8]				
	BET[7:0]								

25. レジスタ一覧

25.3 各動作モードにおけるレジスタの状態

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
SCSMR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	SCI (チャンネル 0)
SCBRR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSCR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCTDR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSSR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCRDR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSDCR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSPTR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSMR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	SCI (チャンネル 1)
SCBRR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSCR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCTDR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSSR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCRDR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSDCR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSPTR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSMR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	SCI (チャンネル 2)
SCBRR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSCR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCTDR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSSR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCRDR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSDCR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SCSPTR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCR_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	MTU2
TCR_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TMDR_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TMDR_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORH_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORL_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORH_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORL_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
TIER_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	MTU2
TOER	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGCR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TOCR1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TOCR2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNT_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNT_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCDR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TDDR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRA_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRB_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRA_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRB_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCBR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRC_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRD_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRC_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRD_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TITCR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TITCNT	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TBTER	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TDER	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TOLBR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TBTM_3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TBTM_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCORA_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCORB_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCOBRA_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCOBRB_4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TWCR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSTR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
TSYR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	MTU2
TCSYSTR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TRWER	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TMDR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORH_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORL_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNT_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRA_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRB_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRC_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRD_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRE_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRF_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER2_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR2_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TBTM_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TMDR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIOR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNT_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRA_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRB_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TICCR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TMDR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIOR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNT_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRA_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRB_2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
TCNTU_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	MTU2
TGRU_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCRU_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORU_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTV_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRV_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCRV_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORV_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTW_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRW_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCRW_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORW_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSTR5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTCMPCLR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCR_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	MTU2S
TCR_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TMDR_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TMDR_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORH_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORL_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORH_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORL_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TOERS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGCRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TOCR1S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TOCR2S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNT_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNT_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCDRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TDDRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRA_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRB_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
TGRA_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	MTU2S
TGRB_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTSS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCBRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRC_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRD_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRC_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRD_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TITCRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TITCNTS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TBTERS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TDERS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TOLBRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TBTM_3S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TBTM_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCORA_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCORB_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCOBRA_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TADCOBRB_4S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSYCRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TWCRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSTRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSYRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TRWERS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTU_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRU_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCRU_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORU_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTV_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TGRV_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCRV_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORV_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTW_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
TGRW_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	MTU2S
TCRW_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIORW_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSR_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TIER_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TSTR_5S	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TCNTCMPCLRS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
FCCS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	FLASH
FPCS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
FECS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
FKEY	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
FMATS	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
FTDAR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
DTCERA	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
DTCERB	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
DTCERC	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
DTCERD	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
DTCERE	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
DTCER	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
DTCVBR	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
ICCR1	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	i ² C
ICCR2	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
ICMR	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
ICIER	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
ICSR	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
SAR	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
ICDRT	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
ICDRR	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
NF2CYC	初期化	保持	保持	初期化	保持	保持	
SSCRH	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSCRL	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSMR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSER	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSSR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSCR2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
SSTDR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	SSU
SSTDR1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSTDR2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSTDR3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSRDR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSRDR1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSRDR2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
SSRDR3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
CMSTR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	CMT
CMCSR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
CMCNT_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
CMCOR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
CMCSR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
CMCNT_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
CMCOR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ICSR1	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	POE
OCSR1	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
ICSR2	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
OCSR2	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
ICSR3	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
SPOER	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
POECR1	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
POECR2	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PADRL	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	I/O
PAIORL	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	PFC
PACRL4	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PACRL3	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PACRL2	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PACRL1	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PAPRL	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	I/O
PBDRL	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PBIORL	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	PFC
PBCRL2	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PBCRL1	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	
PBPRL	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	I/O
PDDRLL	初期化	保持	保持	初期化	—	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
PDIORL	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	PFC
PDCRL3	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PDCRL2	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PDCRL1	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PDPRL	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	I/O
PEDRH	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PEDRL	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PEIORH	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	PFC
PEIORL	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PECRH2	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PECRH1	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PECRL4	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PECRL3	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PECRL2	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PECRL1	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
PEPRH	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	I/O
PEPRL	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
IFCR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	PFC
PFDRL	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	I/O
ADCR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	A/D (チャンネル 0)
ADSR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADSTRGR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADANSR_0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR2	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR3	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR4	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR5	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR6	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR7	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADCR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	A/D (チャンネル 1)
ADSR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADSTRGR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADANSR_1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
ADDR8	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	A/D (チャンネル 1)
ADDR9	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR10	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR11	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR12	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR13	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR14	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ADDR15	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
MCR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	RCAN-ET
GSR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
BCR1	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
BCR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
IRR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
IMR	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TEC/REC	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TXPR1、0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TXCR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
TXACK0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
ABACK0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
RXPR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
RFPR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
MBIMR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
UMSR0	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
MB[0]. CONTROL0H	—	保持	—	—	—	保持	
MB[0]. CONTROL0L	—	保持	—	—	—	保持	
MB[0]. LAFMH	—	保持	—	—	—	保持	
MB[0]. LAFML	—	保持	—	—	—	保持	
MB[0]. MSG_DATA[0]	—	保持	—	—	—	保持	
MB[0]. MSG_DATA[1]	—	保持	—	—	—	保持	
MB[0]. MSG_DATA[2]	—	保持	—	—	—	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
MB[0]. MSG_DATA[3]	－	保持	－	－	－	保持	RCAN-ET
MB[0]. MSG_DATA[4]	－	保持	－	－	－	保持	
MB[0]. MSG_DATA[5]	－	保持	－	－	－	保持	
MB[0]. MSG_DATA[6]	－	保持	－	－	－	保持	
MB[0]. MSG_DATA[7]	－	保持	－	－	－	保持	
MB[0]. CONTROL1H	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
MB[0]. CONTROL1L	初期化	保持	初期化	初期化	初期化	保持	
MB[1]	MB[0]と同じ						
MB[2]	MB[0]と同じ						
MB[3]	MB[0]と同じ						
↓	(繰り返し)						
MB[13]	MB[0]と同じ						
MB[14]	MB[0]と同じ						
MB[15]	MB[0]と同じ						
FRQCR	初期化 ^{*1}	保持	保持	初期化	－	保持	CPG
STBCR1	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	低消費電力
STBCR2	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
STBCR3	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
STBCR4	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
STBCR5	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
STBCR6	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
WTCNT	初期化 ^{*1}	保持	保持	初期化	－	保持	WDT
WTCSR	初期化 ^{*1}	保持	保持	初期化	－	保持	CPG
OSCCR	初期化 ^{*2}	保持	保持 ^{*3}	初期化	－	保持	
RAMCR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	低消費電力
BSCEHR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	BSC
ICR0	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	INTC
IRQCR	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IRQSR	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRA	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	

25. レジスタ一覧

レジスタ略称	パワーオン リセット	マニュアル リセット	ソフトウェア スタンバイ	ディープ ソフトウェア スタンバイ	モジュール スタンバイ	スリープ	モジュール
IPRD	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	INTC
IPRE	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRF	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRH	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRI	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRJ	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRK	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRL	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
IPRM	初期化	初期化	保持	初期化	－	保持	
CMNCR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	BSC
CS0BCR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
CS1BCR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
CS0WCR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
CS1WCR	初期化	保持	保持	初期化	－	保持	
RAMER	初期化	初期化	保持	初期化	保持	保持	FLASH
BARA	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	UBC
BAMRA	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BBRA	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BDRA	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BDMRA	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BARB	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BAMRB	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BBRB	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BDRB	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BDMRB	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BRCR	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BRSR	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BRDR	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	
BETR	初期化	保持	保持	初期化	初期化	保持	

- 【注】 *1 WDT によるパワーオンリセットでは初期化されません。
 *2 OSCSTOP ビットは WDT によるパワーオンリセットでは初期化されません。
 *3 OSCSTOP ビットは初期化されます。

26. 電気的特性

【注】 現在のスペックは暫定値です。予告なく変更する場合がありますのでご注意ください。

26.1 絶対最大定格

絶対最大定格を表 26.1 に示します。

表 26.1 絶対最大定格

項 目	記号	定格値	単位	
電源電圧	V_{CC}	$-0.3 \sim +7.0$	V	
入力電圧 (アナログ入力端子以外)	V_{in}	$-0.3 \sim V_{CC} + 0.3$	V	
アナログ電源電圧	AV_{CC}	$-0.3 \sim +7.0$	V	
アナログ基準電圧	AV_{refh}	$-0.3 \sim AV_{CC} + 0.3$	V	
アナログ入力電圧	V_{an}	$-0.3 \sim AV_{CC} + 0.3$	V	
動作温度	民生用途品	T_{opr}	$-20 \sim +85$	°C
	産業用途品		$-40 \sim +85$	°C
保存温度	T_{stg}	$-55 \sim +125$	°C	

【使用上の注意】

絶対最大定格を超えて LSI を使用した場合、LSI の永久的破壊となることがあります。

26.2 DC 特性

DC 特性を表 26.2、表 26.3 に示します。

表 26.2 DC 特性

条件： $V_{cc}=3.0V\sim 3.6V$ 、 $AV_{cc}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{cc}$ 、 $V_{ss}=PLL_{ss}=AV_{ss}=AV_{refl}=0V$ 、
 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ （民生用途品）、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ （産業用途品）

項 目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件	
入力ハイレベル 電圧 (シュミットトリ ガ入力端子を除く)	RES、MRES、NMI、 FWE、MD1、MD0、 ASEMD0、EXTAL	V_{IH}	$V_{cc}-0.5$	—	$V_{cc}+0.3$	V	
	アナログ兼用ポート	2.2	—	$AV_{cc}+0.3$	V		
	その他の入力端子	2.2	—	$V_{cc}+0.3$	V		
入力ローレベル 電圧 (シュミットトリ ガ入力端子を除く)	RES、MRES、NMI、 FWE、MD1、MD0、 ASEMD0、EXTAL	V_{IL}	-0.3	—	0.5	V	
	その他の入力端子	-0.3	—	0.8	V		
シュミットトリガ 入力電圧	IRQ3~IRQ0、 POE8、POE6~POE4、 POE2~POE0、 TCLKA~TCLKD、 TIOC0A~TIOC0D、 TIOC1A、TIOC1B、 TIOC2A、TIOC2B、 TIOC3A~TIOC3D、 TIOC4A~TIOC4D、 TIC5U、TIC5V、TIC5W、 TIOC3BS、TIOC3DS、 TIOC4AS~TIOC4DS、 TIC5US、TIC5VS、 TIC5WS、 SCK0~SCK2、 RXD0~RXD2、 SSCK、SCS、SSI、SSO、 SCL、SDA	V_T^+	$V_{cc}-0.5$	—	—	V	
		V_T^-	—	—	0.5	V	
		$V_T^+ - V_T^-$	0.2	—	—	V	
入力リーク電流	全入力端子 (ASEMD0を除く)	I_{in}	—	—	1.0	μA	
入力プルアップ MOS 電流	ASEMD0	$-I_{pu}$	—	—	350	μA	$V_{in}=0V$
スリーステート リーク電流 (オフ状態)	ポート A、B、D、E	I_{Ist}	—	—	1.0	μA	

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件	
出力ハイレベル電圧	全出力端子	$V_{CC} - 0.5$	—	—	V	$I_{OH} = -200 \mu A$	
		$V_{CC} - 1.0$	—	—	V	$I_{OH} = -1mA$	
	TIOC3B、TIOC3D、 TIOC4A~TIOC4D、 TIOC3BS、TIOC3DS、 TIOC4AS~TIOC4DS	$V_{CC} - 1.0$	—	—	V	$I_{OH} = -5mA$	
	PE9、PE11~PE21	$V_{CC} - 2.0$	—	—	V	$I_{OH} = -5mA$	
出力ローレベル電圧	全出力端子	—	—	0.4	V	$I_{OL} = 1.6mA$	
	SCL、SDA	—	—	0.4	V	$I_{OL} = 3mA$	
		—	—	0.5	V	$I_{OL} = 8mA$	
	TIOC3B、TIOC3D、 TIOC4A~TIOC4D、 TIOC3BS、TIOC3DS、 TIOC4AS~TIOC4DS	—	—	0.9	V	$I_{OL} = 15mA$	
	PE9、PE11~PE21	—	—	2.0	V	$I_{OL} = 15mA$	
入力容量	全入力端子	C_{in}	—	20	pF	$V_{in} = 0V$ 、 $f = 1MHz$ 、 $T_a = 25^\circ C$	
消費電流	通常動作時	I_{CC}	—	80	105	mA	$I\phi = 80MHz$ $B\phi = 40MHz$ $P\phi = 40MHz$ $MP\phi = 40MHz$ $MI\phi = 80MHz$
	スリープ時		—	55	85	mA	$B\phi = 40MHz$ $P\phi = 40MHz$ $MP\phi = 40MHz$ $MI\phi = 80MHz$
	ソフトウェアスタンバイ時		—	8	20	mA	$T_a \leq 50^\circ C$
			—	—	30	mA	$50^\circ C < T_a$
	ディープソフトウェアスタンバイ時		—	2	10	μA	$T_a \leq 50^\circ C$
			—	—	40	μA	$50^\circ C < T_a$
アナログ電源電流	A/D 変換中	$A I_{CC}$	—	3	5	mA	A/D 変換
	A/D 変換待機時		—	—	0.1	mA	モジュール 1 基あたりの値
	スタンバイ時		—	—	15	μA	
リファレンス電源電流	A/D 変換中	$A I_{refh}$	—	—	2	mA	A/D 変換
	A/D 変換待機時		—	—	2	mA	モジュール 1 基あたりの値
	スタンバイ時		—	—	2.5	μA	
RAM スタンバイ電圧	VRAM		2	—	—	V	V_{CC}

【使用上の注意】

1. A/D 変換器を使用しないときに、 AV_{CC} 、 AV_{SS} 、 AV_{an} 、 AV_{ref} 端子を開放しないでください。
2. 消費電流は、 $V_{IH} (Min.) = V_{CC} - 0.5V$ 、 $V_{IL} (Max.) = 0.5V$ の条件で、すべての出力端子を無負荷状態にした場合の値です。

26. 電気的特性

表 26.3 DC 特性

条件： $V_{CC}=4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、
 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ （民生用途品）、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ （産業用途品）

項 目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件	
入力ハイレベル 電圧 (シュミットトリ ガ入力端子を除く)	RES、MRES、NMI、 FWE、MD1、MD0、 ASEMD0、EXTAL	V_{IH}	$V_{CC}-0.6$	—	$V_{CC}+0.3$	V	
	アナログ兼用ポート		2.2	—	$AV_{CC}+0.3$	V	
	その他の入力端子		2.2	—	$V_{CC}+0.3$	V	
入力ローレベル 電圧 (シュミットトリ ガ入力端子を除く)	RES、MRES、NMI、 FWE、MD1、MD0、 ASEMD0、EXTAL	V_{IL}	-0.3	—	0.4	V	
	その他の入力端子		-0.3	—	0.8	V	
シュミットトリガ 入力電圧	IRQ3~IRQ0、 POE8、POE6~POE4、 POE2~POE0、 TCLKA~TCLKD、 TIOC0A~TIOC0D、 TIOC1A、TIOC1B、 TIOC2A、TIOC2B、 TIOC3A~TIOC3D、 TIOC4A~TIOC4D、 TIC5U、TIC5V、TIC5W、 TIOC3BS、TIOC3DS、 TIOC4AS~TIOC4DS、 TIC5US、TIC5VS、 TIC5WS、 SCK0~SCK2、 RXD0~RXD2、 SSCK、SCS、SSI、SSO、 SCL、SDA	V_T^+	$V_{CC}-0.5$	—	—	V	
		V_T^-	—	—	1.0	V	
		$V_T^+ - V_T^-$	0.4	—	—	V	
入力リーク電流	全入力端子 (ASEMD0を除く)	I_{in}	—	—	1.0	μA	
入力プルアップ MOS 電流	ASEMD0	$-I_{pu}$	—	—	800	μA	$V_{in}=0V$
スリーステート リーク電流 (オフ状態)	ポート A、B、D、E	I_{tsi}	—	—	1.0	μA	

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件	
出力ハイレベル電圧	全出力端子	$V_{CC}-0.5$	—	—	V	$I_{OH}=-200\mu A$	
		$V_{CC}-1.0$	—	—	V	$I_{OH}=-1mA$	
	TIOC3B、TIOC3D、 TIOC4A~TIOC4D、 TIOC3BS、TIOC3DS、 TIOC4AS~TIOC4DS	$V_{CC}-1.0$	—	—	V	$I_{OH}=-5mA$	
	PE9、PE11~PE21	$V_{CC}-2.0$	—	—	V	$I_{OH}=-5mA$	
出力ローレベル電圧	全出力端子	—	—	0.4	V	$I_{OL}=1.6mA$	
	SCL、SDA	—	—	0.4	V	$I_{OL}=3mA$	
		—	—	0.5	V	$I_{OL}=8mA$	
	TIOC3B、TIOC3D、 TIOC4A~TIOC4D、 TIOC3BS、TIOC3DS、 TIOC4AS~TIOC4DS	—	—	1.4	V	$I_{OL}=15mA$	
	PE9、PE11~PE21	—	—	1.5	V	$I_{OL}=15mA$	
入力容量	全入力端子	C_{in}	—	20	pF	$V_{in}=0V$ 、 $f=1MHz$ 、 $T_a=25^\circ C$	
消費電流	通常動作時	I_{CC}	—	80	105	mA	$I\phi=80MHz$ $B\phi=40MHz$ $P\phi=40MHz$ $MP\phi=40MHz$ $MI\phi=80MHz$
	スリープ時		—	55	85	mA	$B\phi=40MHz$ $P\phi=40MHz$ $MP\phi=40MHz$ $MI\phi=80MHz$
	ソフトウェアスタンバイ時		—	8	20	mA	$T_a\leq 50^\circ C$
			—	—	30	mA	$50^\circ C < T_a$
	ディープソフトウェアスタンバイ時		—	2	10	μA	$T_a\leq 50^\circ C$
			—	—	40	μA	$50^\circ C < T_a$
アナログ電源電流	A/D変換中	$I_{A_{CC}}$	—	3	5	mA	A/D変換
	A/D変換待機時		—	—	0.1	mA	モジュール1基あたりの値
	スタンバイ時		—	—	15	μA	
リファレンス電源電流	A/D変換中	I_{refh}	—	—	2	mA	A/D変換
	A/D変換待機時		—	—	2	mA	モジュール1基あたりの値
	スタンバイ時		—	—	2.5	μA	
RAMスタンバイ電圧	VRAM		2	—	—	V	V_{CC}

【使用上の注意】

1. A/D変換器を使用しないときに、 AV_{CC} 、 AV_{OS} 、 AV_{an} 、 AV_{ref} 端子を開放しないでください。
2. 消費電流は、 $V_{IH}(\text{Min.})=V_{CC}-0.5V$ 、 $V_{IL}(\text{Max.})=0.5V$ の条件で、すべての出力端子を無負荷状態にした場合の値です。

26. 電氣的特性

表 26.4 出力許容電流値

条件： $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、 $Ta=-20\sim +85^{\circ}C$ （民生用途品）、 $Ta=-40\sim +85^{\circ}C$ （産業用途品）

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位
出力ローレベル許容電流（1端子当たり）	I_{OL}	—	—	2.0*	mA
出力ローレベル許容電流（総和）	ΣI_{OL}	—	—	110	mA
出力ハイレベル許容電流（1端子当たり）	$-I_{OH}$	—	—	2.0*	mA
出力ハイレベル許容電流（総和）	$\Sigma -I_{OH}$	—	—	35	mA

【使用上の注意】 LSI の信頼性を確保するため、出力電流値は表 26.4 の値を超えないようにしてください。

【注】 * PE9、PE11～PE21 は $I_{OL}=15mA$ (Max.) / $-I_{OH}=5mA$ (Max.)。SCL、SDA は $I_{OL}=8mA$ (Max.)。ただし、これらの端子のうち同時に 2.0mA を超えて $I_{OL}/-I_{OH}$ を流すものは 6 本以内にしてください。

26.3 AC 特性

本 LSI の入力は原則としてクロック同期入力です。特にことわりがない限り、各入力信号のセットアップ・ホールド時間は必ず守ってください。

表 26.5 最大動作周波数

条件： $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ （民生用途品）、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ （産業用途品）

項 目		記号	Min.	Typ.	Max.	単位	備考
動作周波数	CPU (Iφ)	f	10	—	80	MHz	
	外部バス (Bφ)		10	—	40		
	周辺モジュール (Pφ)		10	—	40		
	MTU2 (MPφ)		10	—	40		
	MTU2S (MIφ)		10	—	80		

26.3.1 クロックタイミング

表 26.6 クロックタイミング

条件： $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ （民生用途品）、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ （産業用途品）

項 目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
EXTAL クロック入力周波数	f_{EX}	5	12.5	MHz	図 26.1
EXTAL クロック入力サイクル時間	t_{EXcyc}	80	200	ns	
EXTAL クロック入力 Low レベルパルス幅	t_{EXL}	20	—	ns	
EXTAL クロック入力 High レベルパルス幅	t_{EXH}	20	—	ns	
EXTAL クロック入力立ち上がり時間	t_{EXr}	—	5	ns	
EXTAL クロック入力立ち下がり時間	t_{EXf}	—	5	ns	
CK クロック出力周波数	f_{OP}	10	40	MHz	図 26.2
CK クロック出力サイクル時間	t_{cyc}	25	100	ns	
CK クロック出力 Low レベルパルス幅	t_{CKL}	$1/2 t_{cyc}-7.5$	—	ns	
CK クロック出力 High レベルパルス幅	t_{CKH}	$1/2 t_{cyc}-7.5$	—	ns	
CK クロック出力立ち上がり時間	t_{CKr}	—	5	ns	
CK クロック出力立ち下がり時間	t_{CKf}	—	5	ns	
パワーオン発振安定時間	t_{OSC1}	10	—	ms	図 26.3
スタンバイ復帰発振安定時間 1	t_{OSC2}	10	—	ms	図 26.4
スタンバイ復帰発振安定時間 2	t_{OSC3}	10	—	ms	図 26.5

26. 電氣的特性

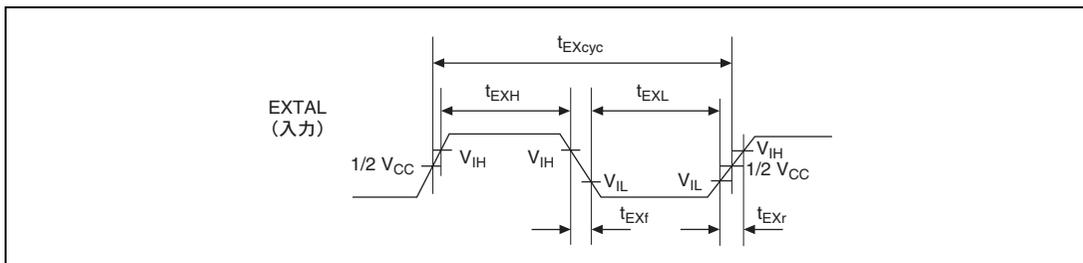


図 26.1 EXTAL クロック入力タイミング

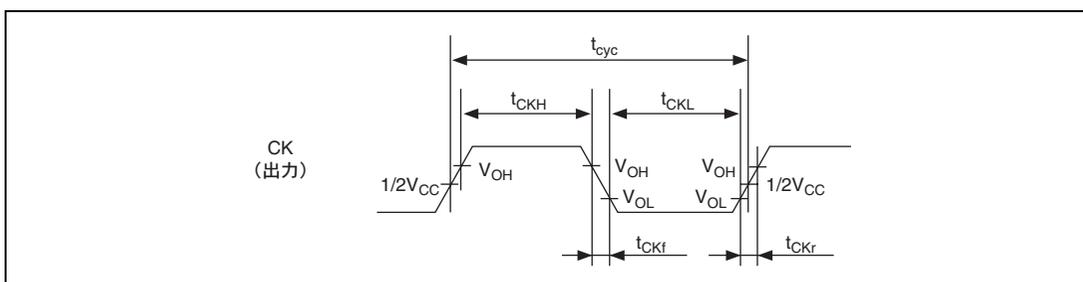


図 26.2 CK クロック出力タイミング

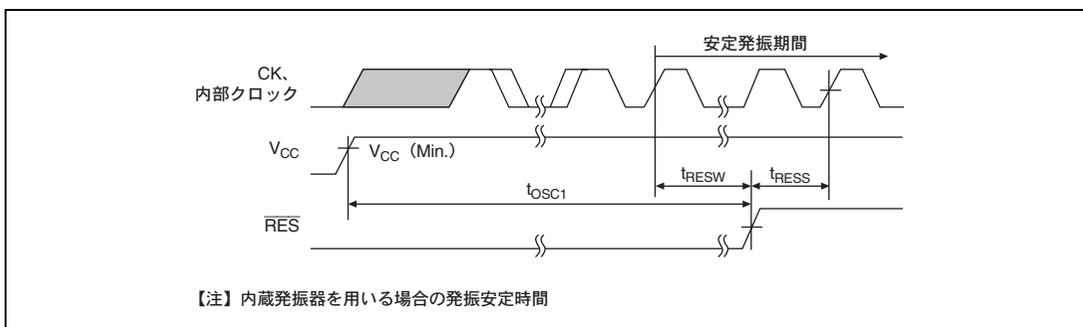


図 26.3 パワーオン発振安定時間

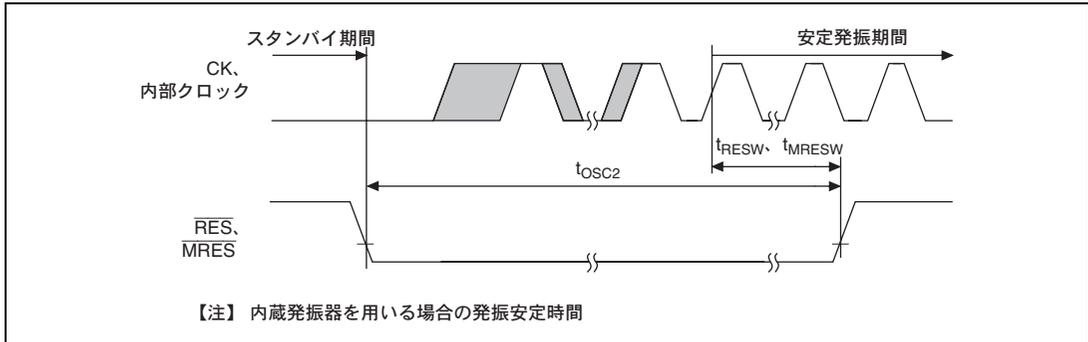


図 26.4 スタンバイ復帰時発振安定時間（リセットによる復帰）

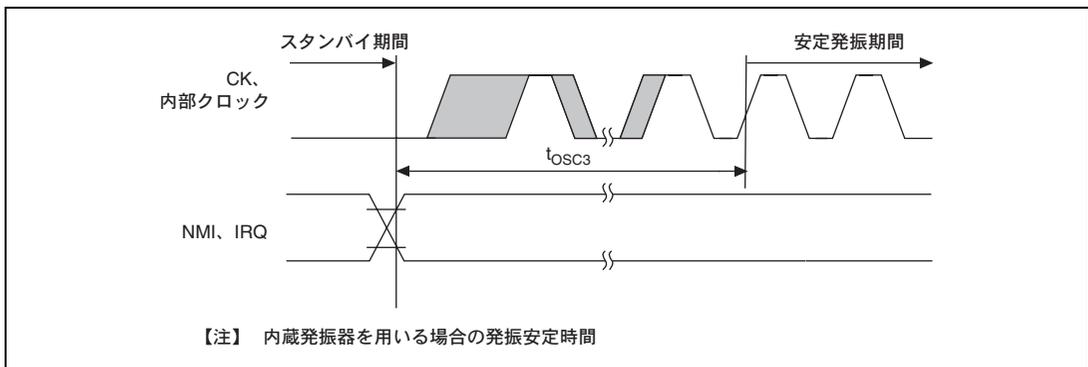


図 26.5 スタンバイ復帰時発振安定時間（NMI、IRQ による復帰）

26. 電氣的特性

26.3.2 制御信号タイミング

表 26.7 制御信号タイミング

条件： $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、 $T_a=-20\sim +85^\circ C$ （民生用途品）、 $T_a=-40\sim +85^\circ C$ （産業用途品）

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
RES パルス幅	t_{RESW}	20^{*2}	—	t_{Bcyc}^{*4}	図 26.3
RES セットアップ時間 ^{*1}	t_{RESS}	65	—	ns	図 26.4
RES ホールド時間	t_{RESH}	15	—	ns	図 26.6
MRES パルス幅	t_{MRESW}	20^{*3}	—	t_{Bcyc}^{*4}	図 26.7
MRES セットアップ時間 ^{*1}	t_{MRESS}	25	—	ns	
MRES ホールド時間	t_{MRESH}	15	—	ns	
MD1、MD0、FWE セットアップ時間	t_{MDS}	20	—	t_{Bcyc}^{*4}	図 26.6
BREQ セットアップ時間	t_{BREQS}	$1/2t_{Bcyc} + 15$	—	ns	図 26.9
BREQ ホールド時間	t_{BREQH}	$1/2t_{Bcyc} + 10$	—	ns	
NMI セットアップ時間 ^{*1}	t_{NMIS}	60	—	ns	図 26.7
NMI ホールド時間	t_{NMIH}	10	—	ns	
IRQ3~IRQ0 セットアップ時間 ^{*1}	t_{IRQS}	35	—	ns	
IRQ3~IRQ0 ホールド時間	t_{IRQH}	35	—	ns	
IRQOUT 出力遅延時間	t_{IRQOD}	—	100	ns	図 26.8
BACK 遅延時間	t_{BACKD}	—	$1/2t_{Bcyc} + 20$	ns	図 26.9
バスタイステート遅延時間	t_{BOFF}	0	100	ns	図 26.10
バスバッファオンタイム	t_{BON}	0	100	ns	

【注】 *1 RES、MRES、NMI、BREQ、および IRQ3~IRQ0 は非同期信号です。ここに示されたセットアップ時間が守られた場合、クロックの立ち上がりで変化が検出されます。セットアップ時間が守られない場合、次のクロックの立ち上がりエッジまで検出が遅れることがあります。

*2 スタンバイモード時は、 $t_{RESW}=t_{OSC2}$ （10ms）になります。

*3 スタンバイモード時は、 $t_{MRESW}=t_{OSC2}$ （10ms）となります。

*4 t_{Bcyc} は外部バスクロック（ $B\phi=CK$ ）の周期を示します。

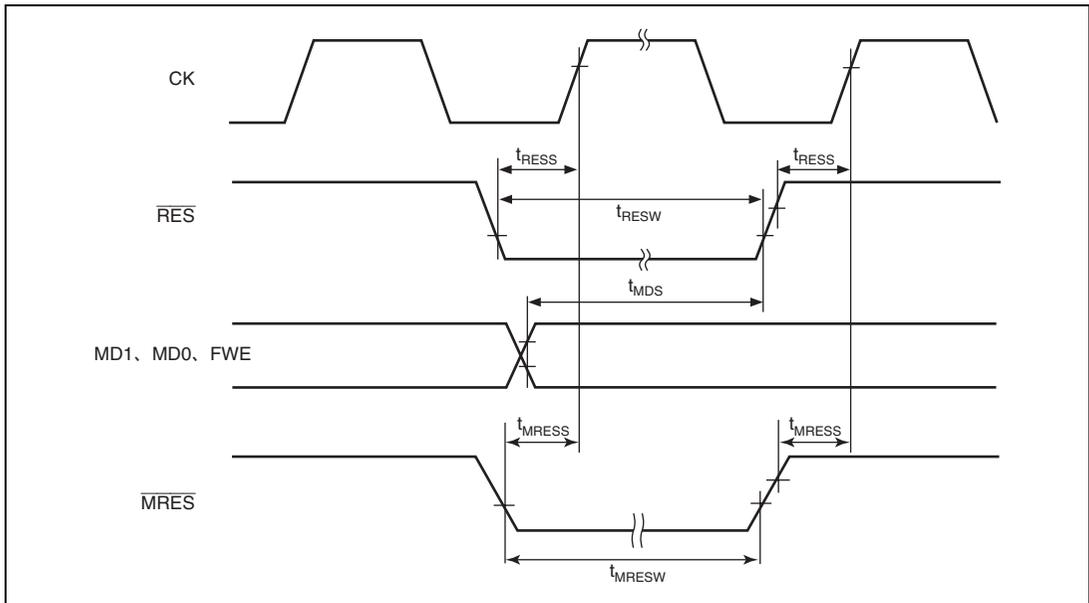


図 26.6 リセット入力タイミング

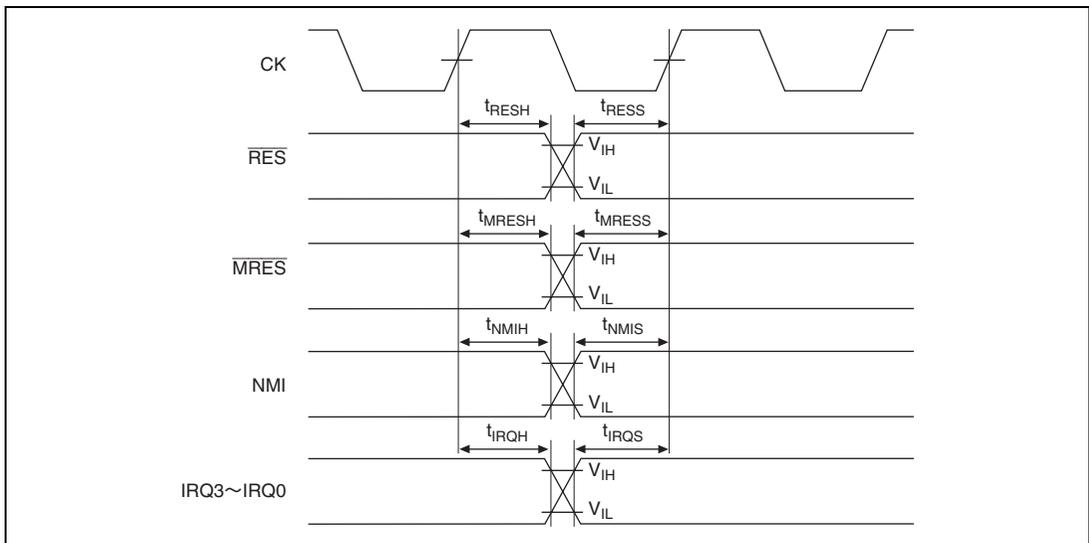


図 26.7 割り込み信号入力タイミング

26. 電気的特性

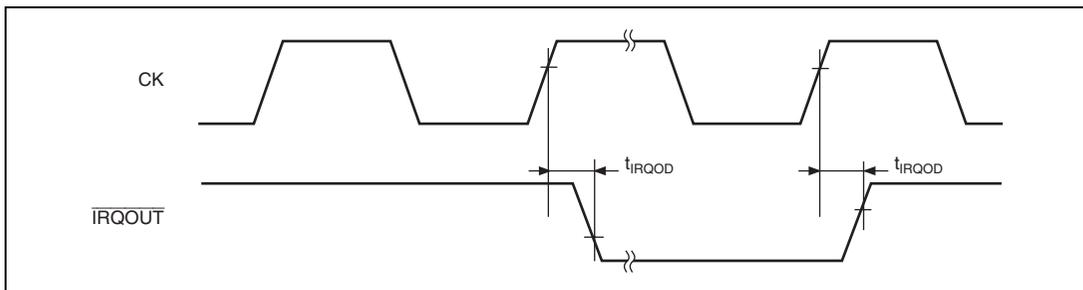


図 26.8 割り込み信号出カタイミング

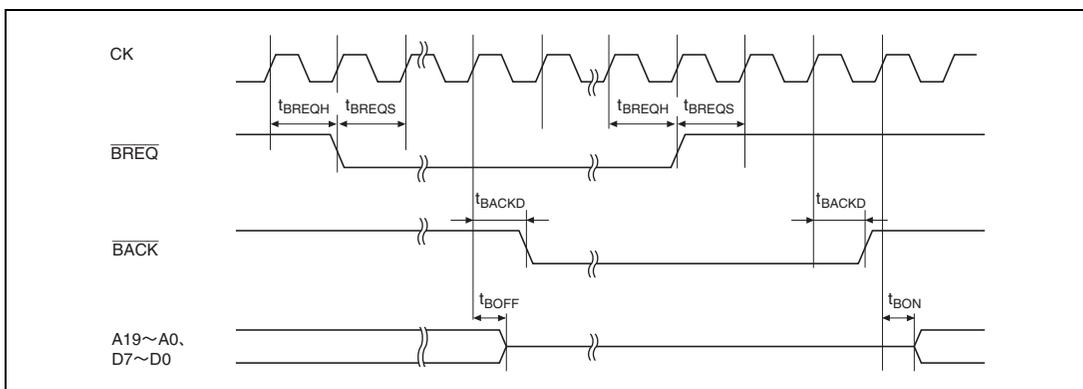


図 26.9 バス権解放タイミング

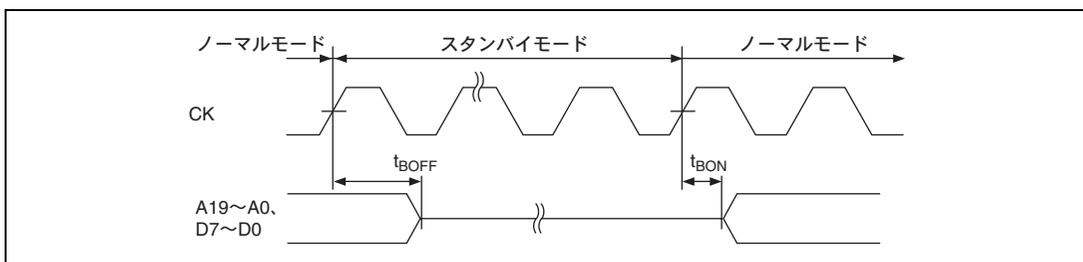


図 26.10 スタンバイ時の端子ドライブタイミング

26.3.3 ACバスタイミング仕様

表 26.8 バスタイミング

条件: $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{refh} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLLV_{SS} = AV_{SS} = AV_{refl} = 0V$ 、
 $T_a = -20 \sim +85^\circ C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^\circ C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
アドレス遅延時間 1	t_{AD1}	1	20	ns	図 26.11~26.15
アドレスセットアップ時間	t_{AS}	0	—	ns	図 26.11~26.14
アドレスホールド時間	t_{AH}	0	—	ns	図 26.11~26.14
CS 遅延時間	t_{CSD}	1	18	ns	図 26.11~26.15
CS セットアップ時間	t_{CSS}	0	—	ns	図 26.11~26.14
CS ホールド時間	t_{CSH}	0	—	ns	図 26.11~26.14
リードストロブ遅延時間	t_{RSD}	$1/2t_{Bcyc}+1$	$1/2t_{Bcyc}+18$	ns	図 26.11~26.15
リードデータセットアップ時間 1	t_{RDS1}	$1/2t_{Bcyc}+18$	—	ns	図 26.11~26.15
リードデータホールド時間 1	t_{RDH1}	0	—	ns	図 26.11~26.15
リードデータアクセス時間	t_{ACC}^{*2}	$t_{Bcyc} \times (n+1.5) - 33^{*1}$	—	ns	図 26.11~26.15
リードストロブからのアクセス時間	t_{OE}^{*2}	$t_{Bcyc} \times (n+1) - 31^{*1}$	—	ns	図 26.11~26.15
ライトストロブ遅延時間 1	t_{WSD1}	$1/2t_{Bcyc}+1$	$1/2t_{Bcyc}+18$	ns	図 26.11~26.15
ライトデータ遅延時間 1	t_{WDD1}	—	18	ns	図 26.11~26.15
ライトデータホールド時間 1	t_{WDH1}	1	11	ns	図 26.11~26.15
ライトデータ保持時間	t_{WRH}	0	—	ns	図 26.11~26.14
WAIT セットアップ時間	t_{WTS}	$1/2t_{Bcyc}+17$	—	ns	図 26.12~26.15
WAIT ホールド時間	t_{WTH}	$1/2t_{Bcyc}+7$	—	ns	図 26.12~26.15

【注】 t_{Bcyc} は外部バスクロック ($B\phi = CK$) の周期を示します。

*1 n はウェイト数

*2 アクセス時間が満足されていれば、 t_{RDS1} は満足されている必要はありません。

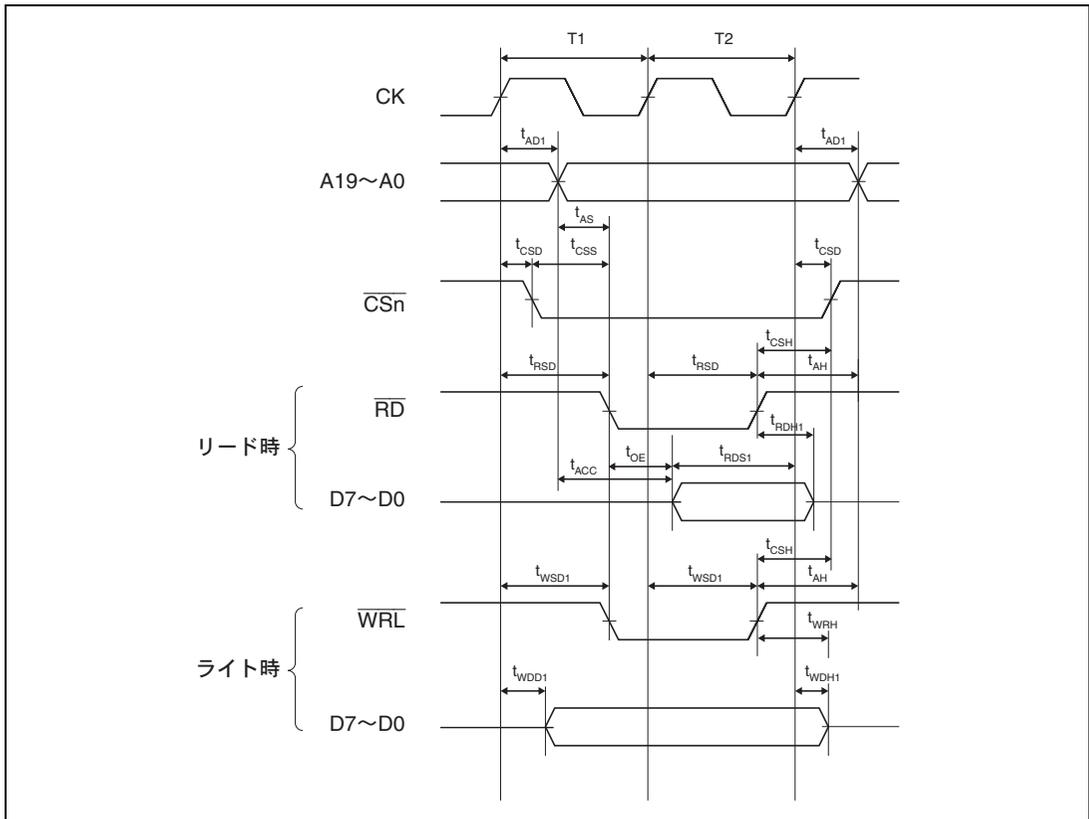


図 26.11 通常空間基本バスサイクル (ノーウェイト)

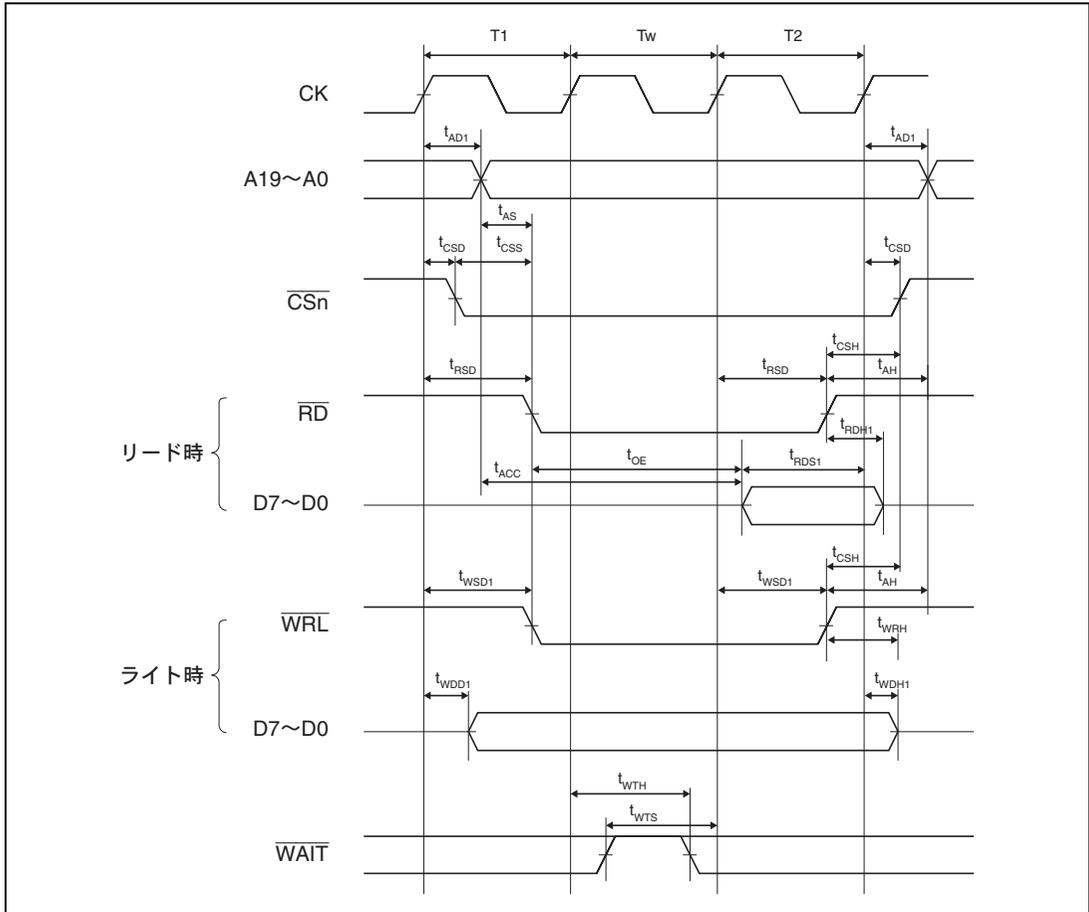


図 26.12 通常空間基本バスサイクル (ソフトウェアウェイト 1)

26. 電気的特性

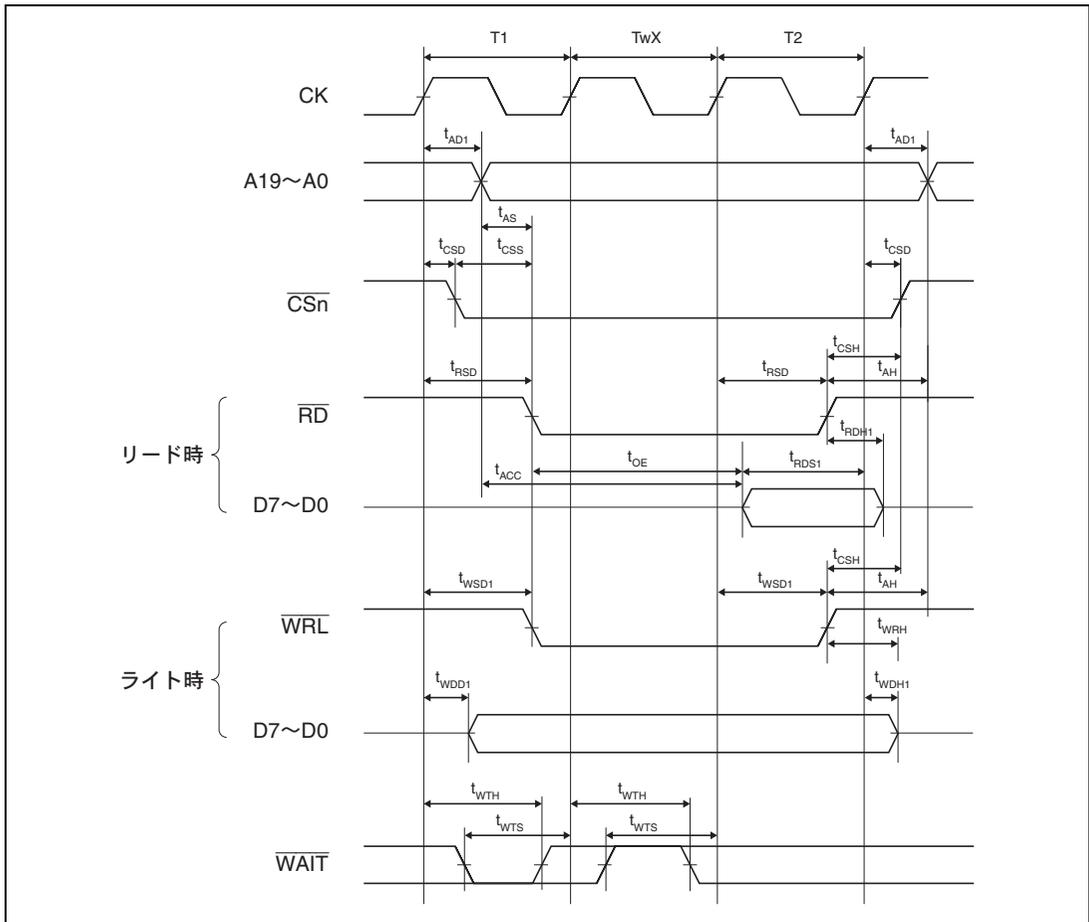


図 26.13 通常空間基本バスサイクル (外部ウェイト1挿入)

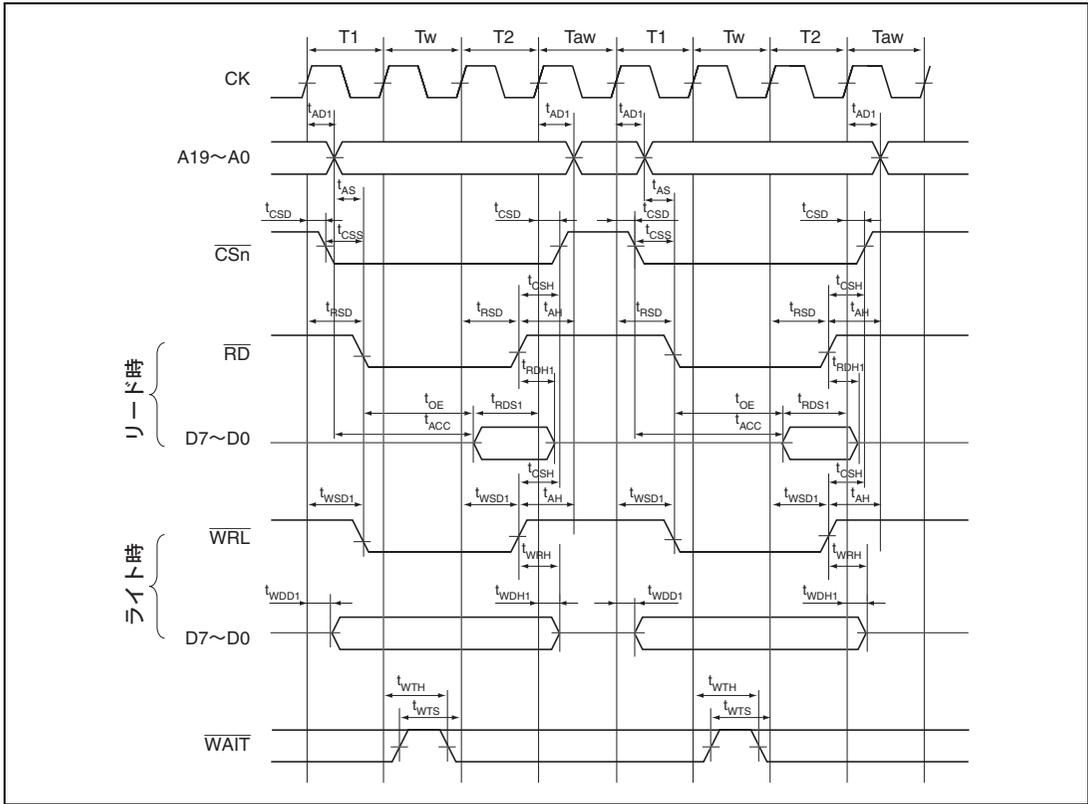


図 26.14 通常空間基本バスサイクル
 (ソフトウェアウェイト 1、外部ウェイト有効 (WM ビット=0)、アイドルサイクルなし)

26. 電気的特性

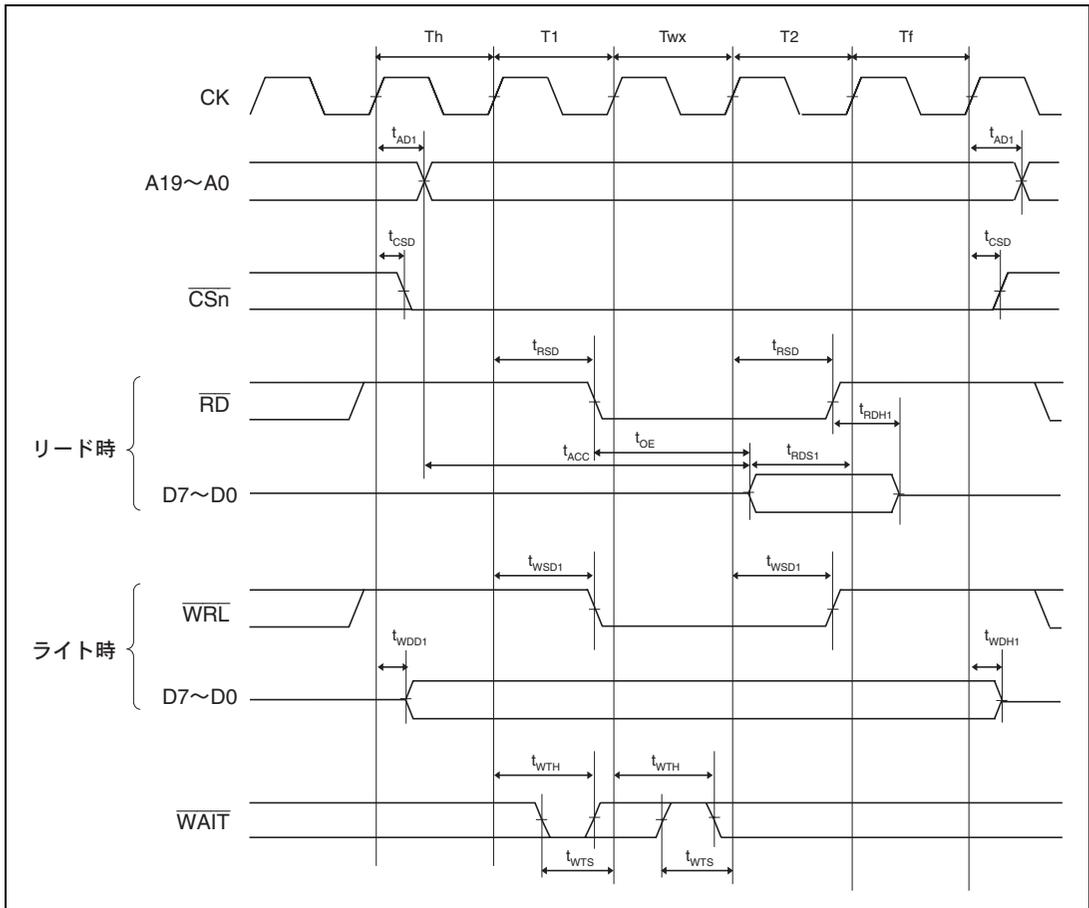


図 26.15 通常空間 CS 拡張バスサイクル
(SW=1 サイクル、HW=1 サイクル、外部ウェイト 1 挿入)

26.3.4 マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2) タイミング

表 26.9 マルチファンクションタイマパルスユニット 2 (MTU2) タイミング

条件: $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ (民生用途品)、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
アウトプットコンペア出力遅延時間	t_{TOCD}	—	50	ns	図 26.16
インプットキャプチャ入力セットアップ時間	t_{TICS}	20	—	ns	
インプットキャプチャ入力パルス幅 (単エッジ指定)	t_{TICW}	1.5	—	t_{MPyc}	
インプットキャプチャ入力パルス幅 (両エッジ指定)	t_{TICW}	2.5	—	t_{MPyc}	
タイマ入力セットアップ時間	t_{TCKS}	20	—	ns	図 26.17
タイマクロックパルス幅 (単エッジ指定)	t_{TCKWHL}	1.5	—	t_{MPyc}	
タイマクロックパルス幅 (両エッジ指定)	t_{TCKWHL}	2.5	—	t_{MPyc}	
タイマクロックパルス幅 (位相計数モード)	t_{TCKWHL}	2.5	—	t_{MPyc}	

【注】 t_{MPyc} は MTU2 クロック (MPφ) の周期を示します。

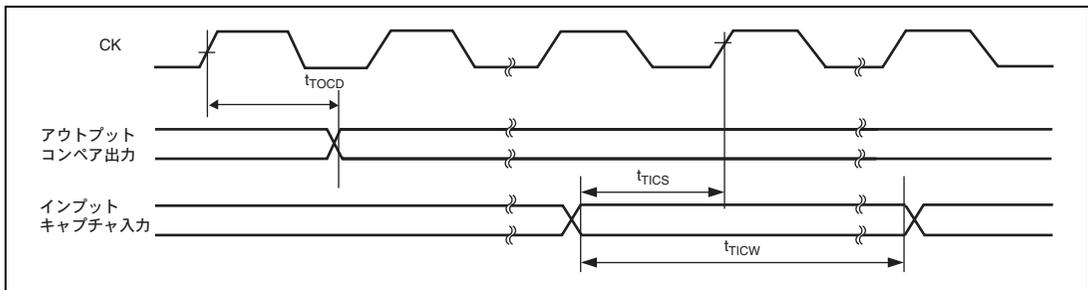


図 26.16 MTU2 入出カタイミング

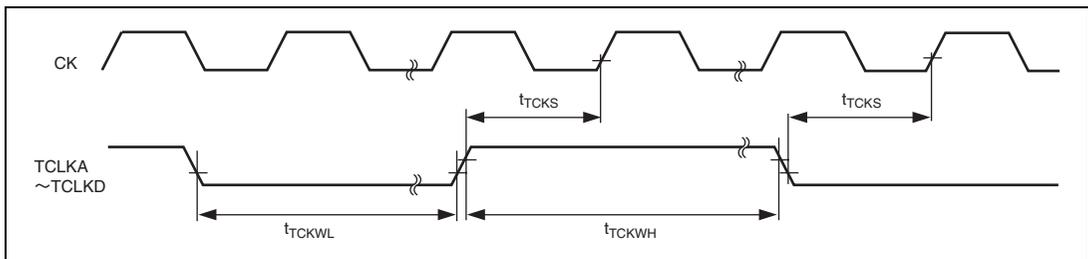


図 26.17 MTU2 クロック入カタイミング

26.3.5 マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S) タイミング

表 26.10 マルチファンクションタイマパルスユニット 2S (MTU2S) タイミング

条件: $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{refh} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLLV_{SS} = AV_{SS} = AV_{refl} = 0V$ 、 $T_a = -20 \sim +85^\circ C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^\circ C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
アウトプットコンペア出力遅延時間	t_{TOCD}	—	50	ns	図 26.18
インプットキャプチャ入力セットアップ時間	t_{TICS}	20	—	ns	
インプットキャプチャ入力パルス幅 (単エッジ指定)	t_{TICW}	1.5	—	t_{Mtcyc}	
インプットキャプチャ入力パルス幅 (両エッジ指定)	t_{TICW}	2.5	—	t_{Mtcyc}	

【注】 t_{Mtcyc} は MTU2S クロック (MI ϕ) の周期を示します。

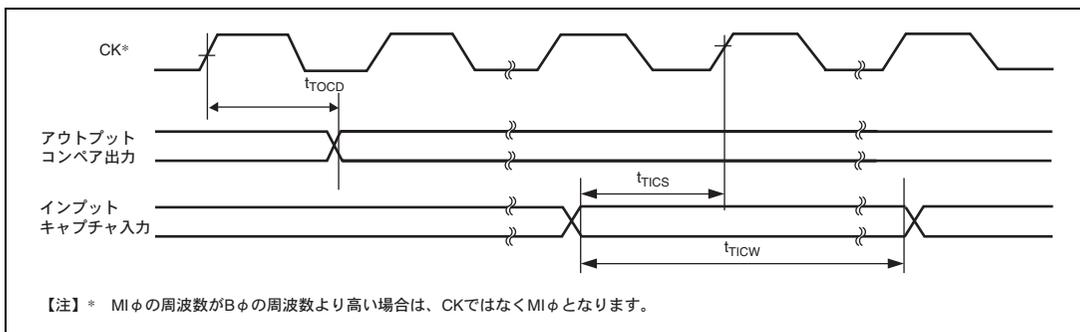


図 26.18 MTU2S 入出力タイミング

26.3.6 I/O ポートタイミング

表 26.11 I/O ポートタイミング

条件: $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{ref} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLLV_{SS} = AV_{SS} = AV_{ref} = 0V$ 、
 $T_a = -20 \sim +85^\circ C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^\circ C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
ポート出力データ遅延時間	t_{PWD}	—	50	ns	図 26.19
ポート入力ホールド時間	t_{PRH}	20	—	ns	
ポート入力セットアップ時間	t_{PRS}	20	—	ns	

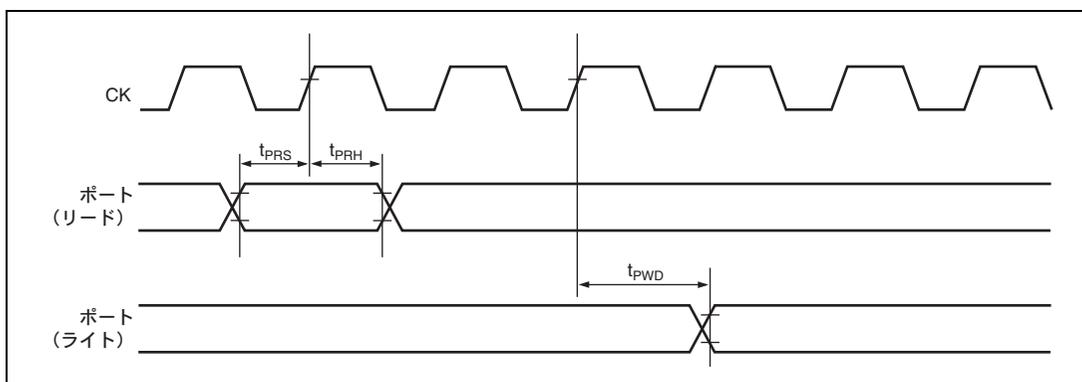


図 26.19 I/O ポート入出力タイミング

26. 電気的特性

26.3.7 ウォッチドッグタイマ (WDT) タイミング

表 26.12 ウォッチドッグタイマ (WDT) タイミング

条件 : $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{ref} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLLV_{SS} = AV_{SS} = AV_{ref} = 0V$ 、
 $T_a = -20 \sim +85^\circ C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^\circ C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
WDTOVF 遅延時間	tWOVD	—	50	ns	図 26.20

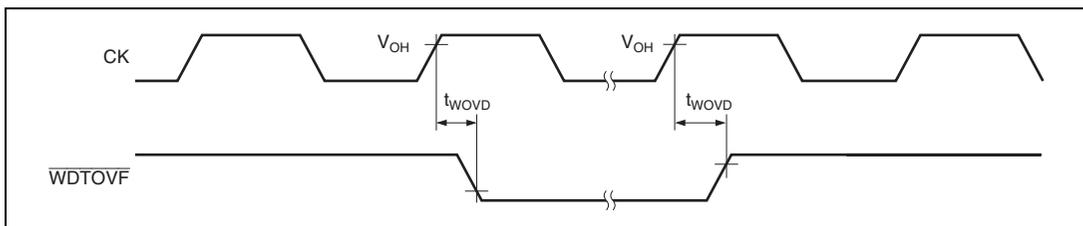


図 26.20 ウォッチドッグタイマタイミング

26.3.8 シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI) タイミング

表 26.13 シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI) タイミング

条件: $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、
 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ (民生用途品)、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図					
入力クロックサイクル (調歩同期)	tscyc	4	—	$t_{p\text{cyc}}$	図 26.21					
入力クロックサイクル (クロック同期)	tscyc	6	—	$t_{p\text{cyc}}$						
入力クロックパルス幅	tsckw	0.4	0.6	tscyc						
入力クロック立ち上がり時間	tsckr	—	1.5	$t_{p\text{cyc}}$						
入力クロック立ち下がり時間	tsckf	—	1.5	$t_{p\text{cyc}}$						
送信データ遅延時間	調歩同期	tTXD	—	$4t_{p\text{cyc}}+10$	ns	図 26.22				
受信データセットアップ時間							tRXS	$4t_{p\text{cyc}}$	—	ns
受信データホールド時間							tRXH	$4t_{p\text{cyc}}$	—	ns
送信データ遅延時間	クロック同期	tTXD	—	$3t_{p\text{cyc}}+10$	ns					
受信データセットアップ時間							tRXS	$2t_{p\text{cyc}}+50$	—	ns
受信データホールド時間							tRXH	$2t_{p\text{cyc}}$	—	ns

【注】 $t_{p\text{cyc}}$ は周辺クロック (Pφ) の周期を示します。

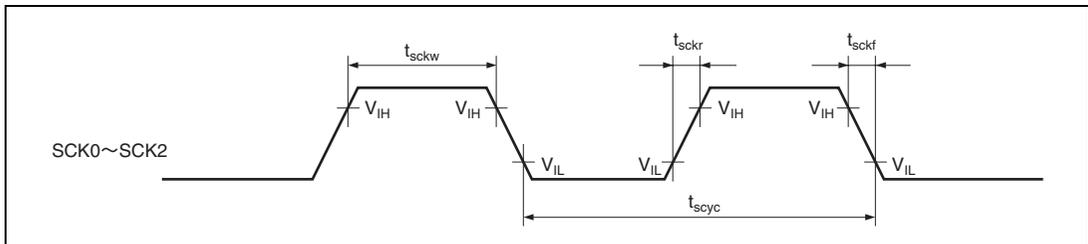


図 26.21 入力クロックタイミング

26. 電気的特性

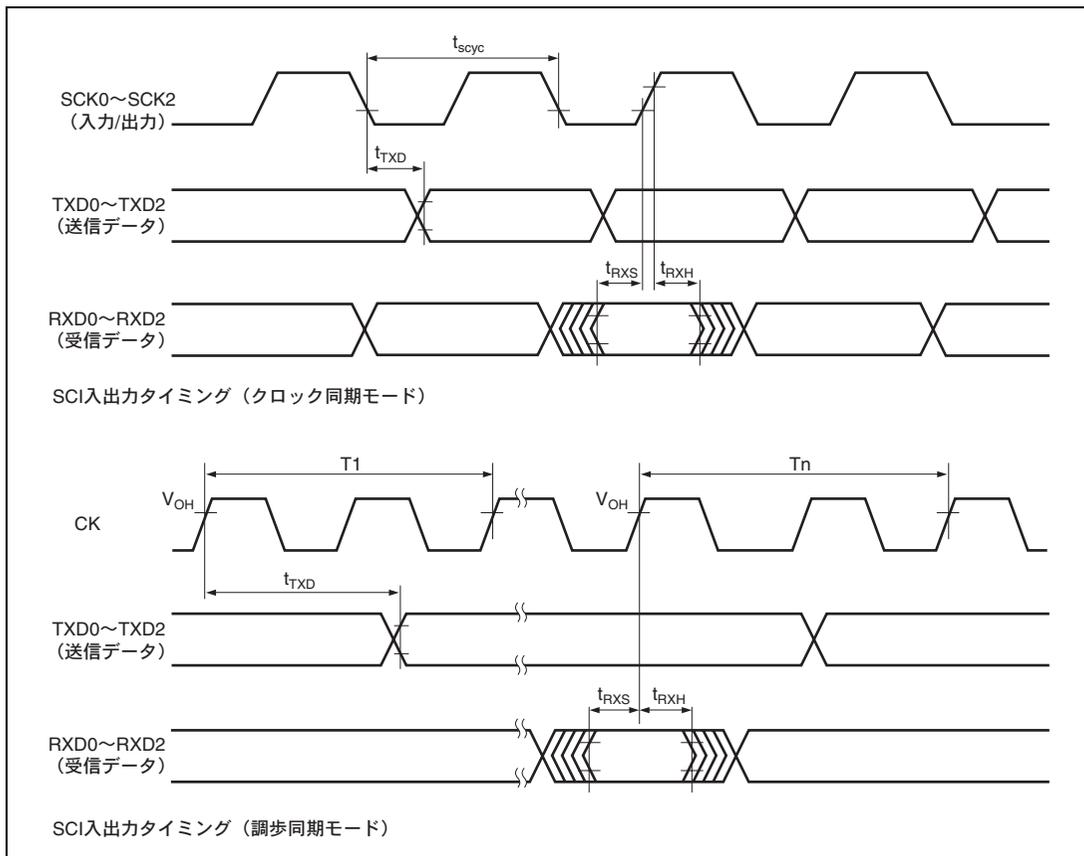


図 26.22 SCI 入出力タイミング

26.3.9 シリアルコミュニケーションユニット (SSU) タイミング

表 26.14 シリアルコミュニケーションユニット (SSU) タイミング

条件: $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、
 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ (民生用途品)、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ (産業用途品)

項 目		記号	Min.	Max.	単位	参照図
クロックサイクル	マスタ	t_{SUCYC}	4	256	t_{PCLC}	図 26.23 図 26.24
	スレーブ		4	256		
クロックハイレベルパルス幅	マスタ	t_{HI}	60	—	ns	図 26.25 図 26.26
	スレーブ		60	—		
クロックローレベルパルス幅	マスタ	t_{LO}	60	—	ns	
	スレーブ		60	—		
クロック立ち上がり時間		t_{RISE}	—	20	ns	
クロック立ち下がり時間		t_{FALL}	—	20	ns	
データ入力セットアップ時間	マスタ	t_{SU}	30	—	ns	
	スレーブ		30	—		
データ入力ホールド時間	マスタ	t_{H}	10	—	ns	
	スレーブ		10	—		
SCS セットアップ時間	マスタ	t_{LEAD}	1.5	—	t_{PCLC}	
	スレーブ		1.5	—		
SCS ホールド時間	マスタ	t_{LAG}	1.5	—	t_{PCLC}	
	スレーブ		1.5	—		
データ出力遅延時間	マスタ	t_{OD}	—	40	ns	
	スレーブ		—	40		
データ出力ホールド時間	マスタ	t_{OH}	30	—	ns	
	スレーブ		30	—		
連続送信遅延時間	マスタ	t_{TD}	1.5	—	t_{PCLC}	
	スレーブ		1.5	—		
スレーブアクセス時間		t_{SA}	—	1	t_{PCLC}	図 26.25
スレーブアウト開放時間		t_{REL}	—	1	t_{PCLC}	図 26.26

【注】 t_{PCLC} は周辺クロック (Pφ) の周期を示します。

26. 電気的特性

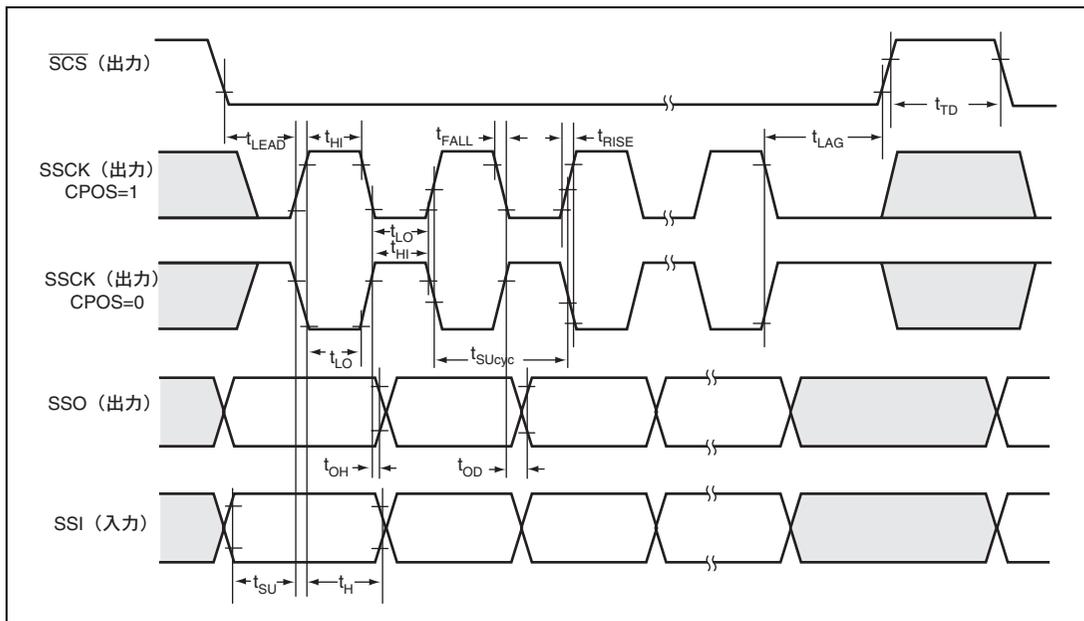


図 26.23 SSU タイミング (マスタ、CPHS=1)

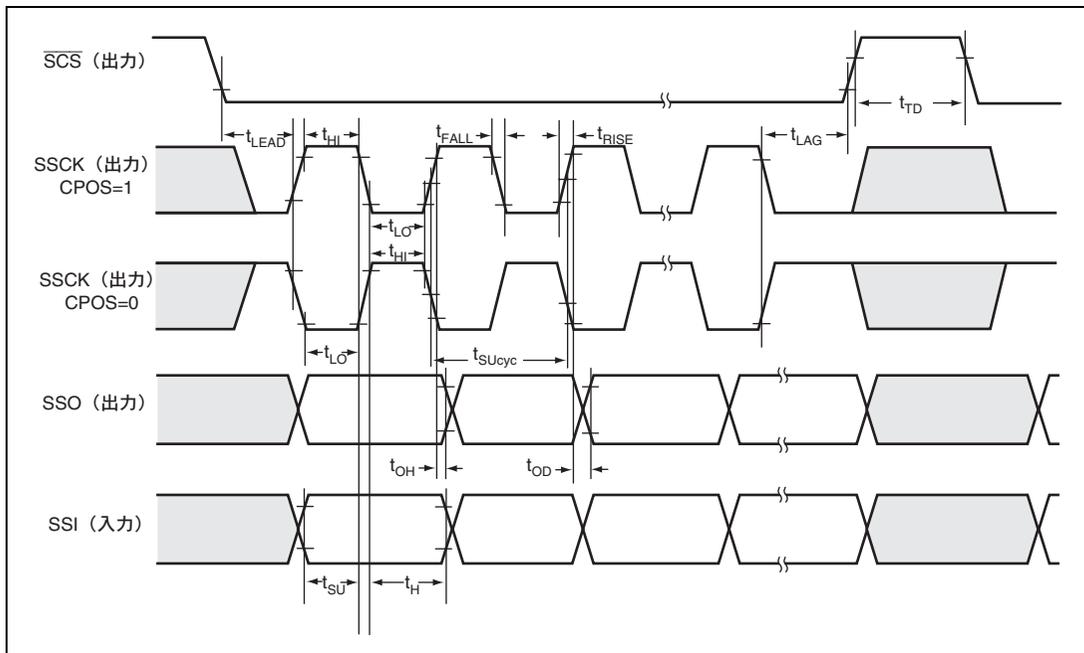


図 26.24 SSU タイミング (マスタ、CPHS=0)

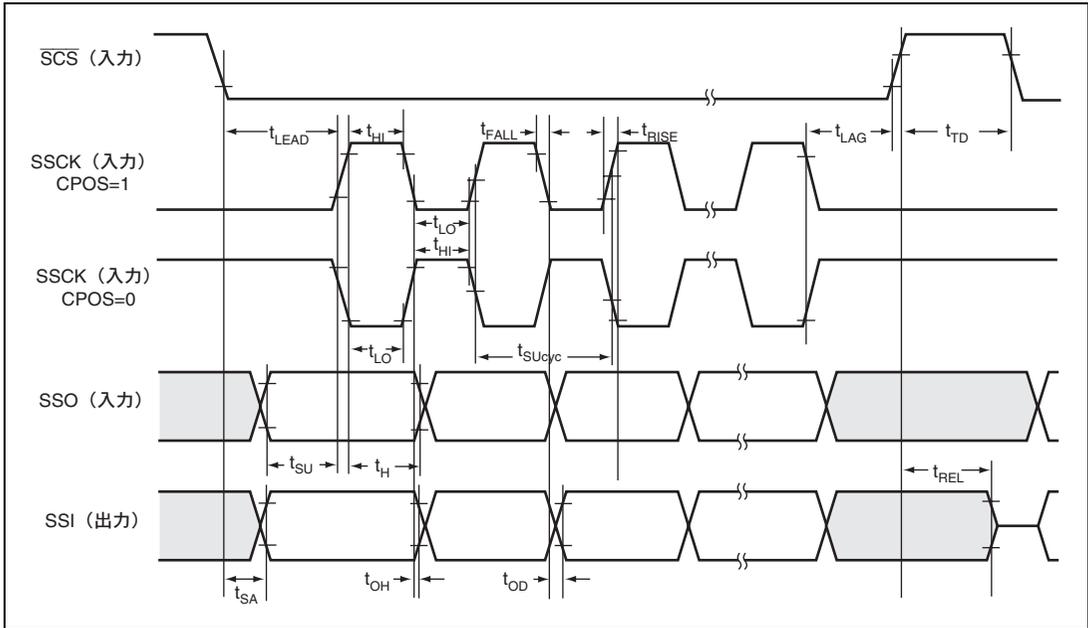


図 26.25 SSU タイミング (スレープ、CPHS=1)

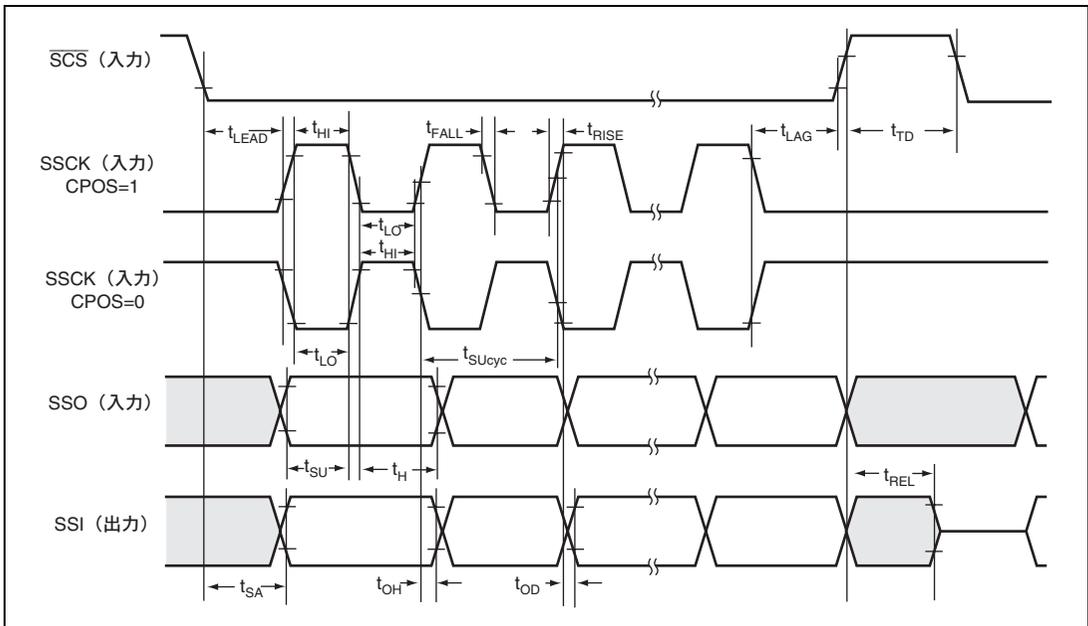


図 26.26 SSU タイミング (スレープ、CPHS=0)

26.3.10 コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET) タイミング

表 26.15 に RCAN-ET タイミングを示します。

表 26.15 コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET) タイミング

条件 : $V_{cc}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{cc}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{cc}$ 、 $V_{ss}=PLL_{ss}=AV_{ss}=AV_{refl}=0V$ 、 $Ta=-20\sim +85^{\circ}C$ (民生用途品)、 $Ta=-40\sim +85^{\circ}C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
送信データ遅延時間	t_{CTxD}	—	100	ns	図 26.27
受信データセットアップ時間	t_{CRxS}	100	—	ns	
受信データホールド時間	t_{CRxH}	100	—	ns	

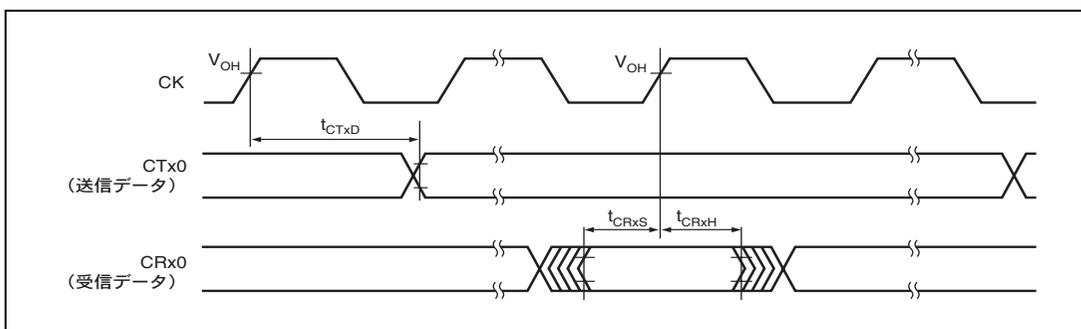


図 26.27 RCAN-ET 入出力タイミング

26.3.11 ポートアウトプットイネーブル (POE) タイミング

表 26.16 ポートアウトプットイネーブル (POE) タイミング

条件 : $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{ref} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLLV_{SS} = AV_{SS} = AV_{ref} = 0V$ 、
 $T_a = -20 \sim +85^\circ C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^\circ C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
POE 入力セットアップ時間	t_{POES}	50	—	ns	図 26.28
POE 入力パルス幅	t_{POEW}	1.5	—	$t_{p\text{cyc}}$	

【注】 $t_{p\text{cyc}}$ は周辺クロック (P ϕ) の周期を示します。

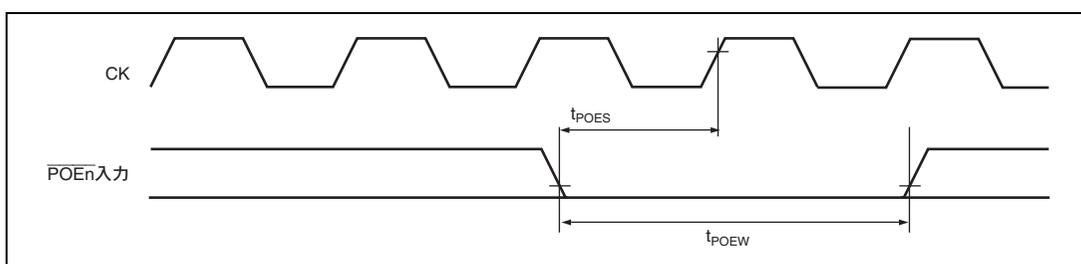


図 26.28 POE 入力タイミング

26.3.12 I²C バスインタフェース 2 (I²C2) タイミング

表 26.17 I²C バスインタフェース 2 (I²C2) タイミング

条件 : $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{ref} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLL_{SS} = AV_{SS} = AV_{ref} = 0V$ 、
 $T_a = -20 \sim +85^{\circ}C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^{\circ}C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	参照図
SCL 入力サイクル時間	t _{SCL}	12t _{pcyc} + 600	—	—	ns	図 26.29
SCL 入力 High パルス幅	t _{SCLH}	3t _{pcyc} + 300	—	—	ns	
SCL 入力 Low パルス幅	t _{SCLL}	5t _{pcyc} + 300	—	—	ns	
SCL、SDA 入力立ち下がり時間	t _{Sf}	—	—	300	ns	
SCL、SDA 入カスパイクパルス除去時間	t _{SP}	—	—	1t _{pcyc}	ns	
SDA 入カバスフリー時間	t _{BUF}	5	—	—	t _{pcyc}	
開始条件入カホールド時間	t _{STAH}	3	—	—	t _{pcyc}	
再送開始条件入カセットアップ時間	t _{STAS}	3	—	—	t _{pcyc}	
停止条件入カセットアップ時間	t _{STOS}	3	—	—	t _{pcyc}	
データ入カセットアップ時間	t _{SDAS}	1t _{pcyc} + 20	—	—	ns	
データ入カホールド時間	t _{SDAH}	0	—	—	ns	
SCL、SDA の容量性負荷	C _b	0	—	400	pF	
SCL、SDA 出力立ち下がり時間	t _{Sf}	—	—	250	ns	

【注】 t_{pcyc} は周辺クロック (Pφ) の周期を示します。

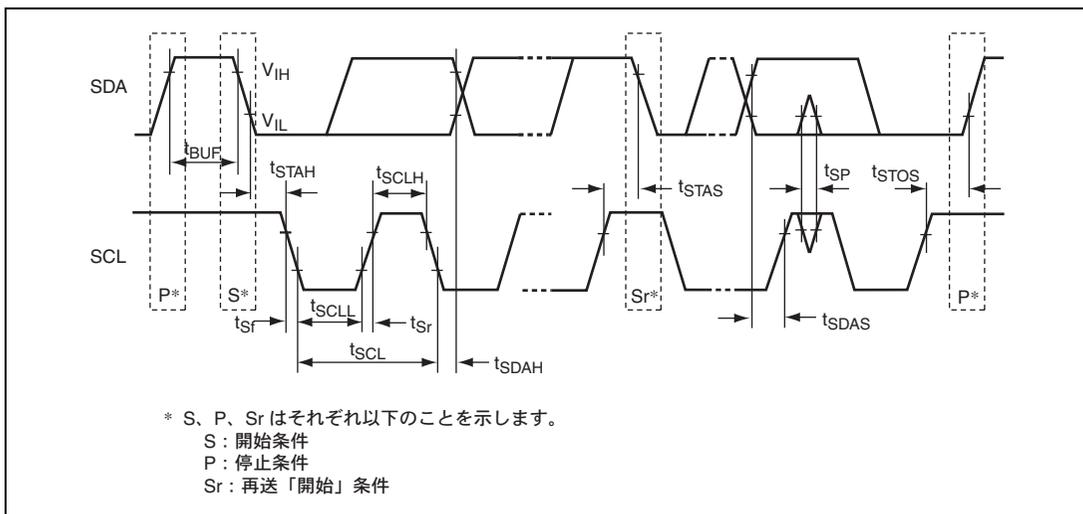


図 26.29 I²C バスインタフェース 2 入出力タイミング

26.3.13 UBC トリガタイミング

表 26.18 UBC トリガタイミング

条件 : $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{ref} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLL_{SS} = AV_{SS} = AV_{ref} = 0V$ 、
 $T_a = -20 \sim +85^\circ C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^\circ C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Max.	単位	参照図
UBCTRG 遅延時間	t_{UBCTGD}	—	150	ns	図 26.30

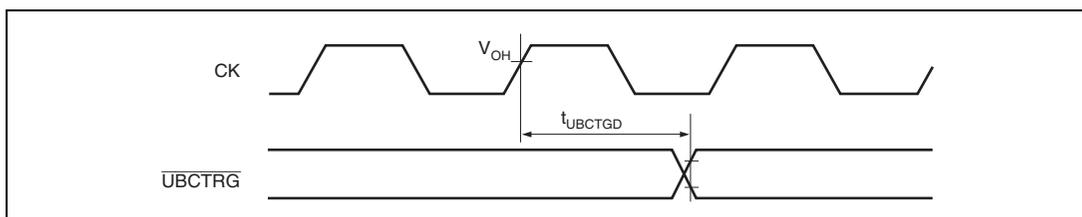


図 26.30 UBC トリガタイミング

26. 電気的特性

26.3.14 A/D 変換器タイミング

表 26.19 A/D 変換器タイミング

条件 : $V_{CC} = 3.0V \sim 3.6V$ または $4.0V \sim 5.5V$ 、 $AV_{CC} = 4.5V \sim 5.5V$ 、 $AV_{ref} = 4.5V \sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS} = PLL_{SS} = AV_{SS} = AV_{ref} = 0V$ 、
 $T_a = -20 \sim +85^\circ C$ (民生用途品)、 $T_a = -40 \sim +85^\circ C$ (産業用途品)

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	参照図
外部トリガ入力開始遅延時間	t _{TRGS}	25	—	—	ns	図 26.31

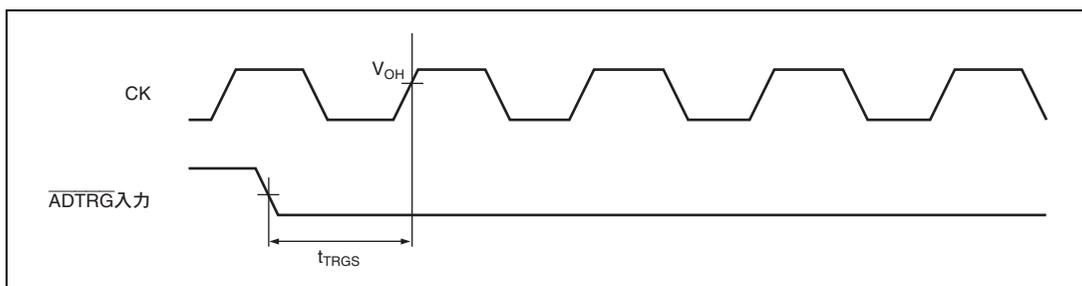


図 26.31 外部トリガ入力タイミング

26.3.15 AC 特性測定条件

- 入力信号レベル : V_{IL} (Max.) / V_{IH} (Min.)
- 出力信号参照レベル : Highレベル : 2.0V、Lowレベル : 0.8V

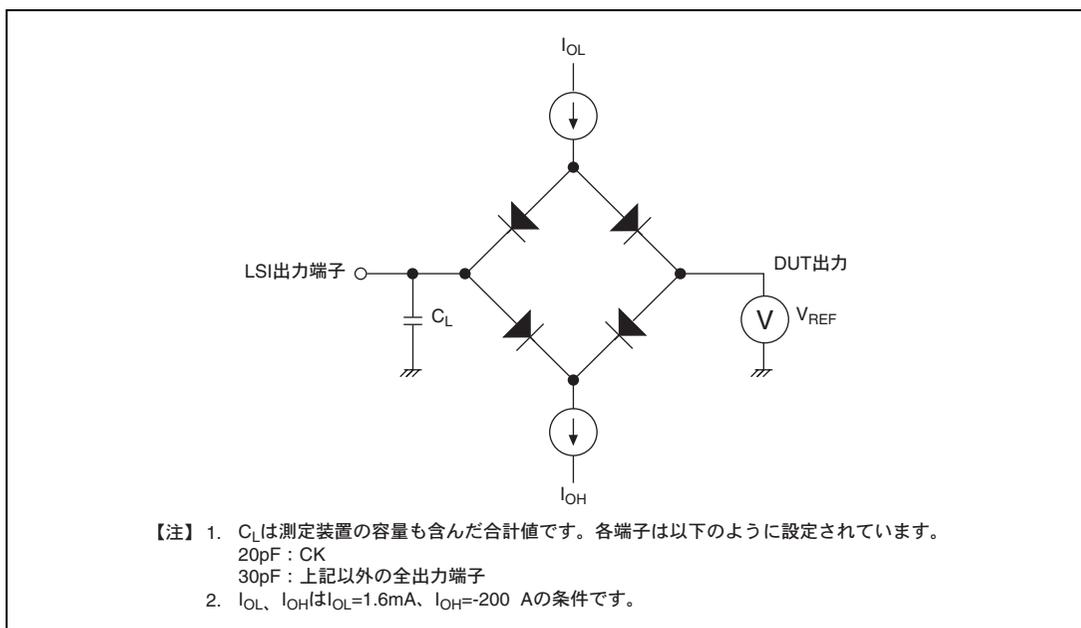


図 26.32 出力負荷回路

26. 電気的特性

26.4 A/D 変換器特性

表 26.20 A/D 変換器特性

条件 : $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、
 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ (民生用途品)、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ (産業用途品)

項目	Min.	Typ.	Max.	単位
分解能	12	12	12	ビット
変換時間	1.25^{*1}	—	—	μs
アナログ入力容量	—	—	5	pF
許容信号源インピーダンス	—	—	3	k Ω
非直線性誤差	—	—	$\pm 4^{*2}$	LSB
オフセット誤差	—	—	$\pm 7.5^{*2}$	LSB
フルスケール誤差	—	—	$\pm 7.5^{*2}$	LSB
量子化誤差	—	—	$\pm 0.5^{*2}$	LSB
絶対精度 ^{*3}	—	—	± 8	LSB

【注】 *1 サンプル&ホールド回路を未使用で、A/D クロックが 40MHz で動作時の 1 チャンネルあたりの変換時間です。

*2 参考値です。

*3 絶対精度の保証範囲は、 $AV_{refl}+0.25V\sim AV_{refh}-0.25V$ までの範囲となります。

26.5 フラッシュメモリ特性

表 26.21 フラッシュメモリ特性

条件： $V_{CC}=3.0V\sim 3.6V$ または $4.0V\sim 5.5V$ 、 $AV_{CC}=4.5V\sim 5.5V$ 、 $AV_{refh}=4.5V\sim AV_{CC}$ 、 $V_{SS}=PLL_{SS}=AV_{SS}=AV_{refl}=0V$ 、 $T_a=-20\sim +85^{\circ}C$ （民生用途品）、 $T_a=-40\sim +85^{\circ}C$ （産業用途品）

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位
書き込み時間 ^{*1*} ^{*2*} ^{*4}	t_p	—	1	20	ms/128 バイト
消去時間 ^{*1*} ^{*2*} ^{*4}	t_E	—	40	260	ms/4K バイトブロック
		—	300	1500	ms/32K バイトブロック
		—	600	3000	ms/64K バイトブロック
書き込み時間（総和） ^{*1*} ^{*2*} ^{*4}	Σt_p	—	2.3	12	s/256K バイト
		—	1.1	6	s/128K バイト
消去時間（総和） ^{*1*} ^{*2*} ^{*4}	Σt_E	—	2.3	12	s/256K バイト
		—	1.1	6	s/128K バイト
書き込み、消去時間（総和） ^{*1*} ^{*2*} ^{*4}	Σt_{FE}	—	4.6	24	s/256K バイト
		—	2.2	12	s/128K バイト
書き換え回数	N_{WEC}	500 ^{*3}	—	—	回

- 【注】 *1 書き込み消去時間はデータに依存します。
 *2 書き込み消去時間にはデータの転送時間は含みません。
 *3 書き換え後のすべての特性を保証する Min.回数です（保証は 1～Min.値の範囲です）。
 *4 書き換えが Min.値を含む使用範囲内で行われたときの特性です。

26.6 使用上の注意事項

26.6.1 V_{CL} コンデンサ接続方法

本 LSI では、マイコン内部の電源電圧を自動的に最適なレベルに電圧降下するための内部降圧回路を内蔵しています。この内部降圧電源 (V_{CL} 端子) と V_{SS} 端子間には、内部電圧安定用のコンデンサ ($0.47\mu\text{F}$) を接続する必要があります。外付けコンデンサ接続方法を図 26.33 に示します。外付けコンデンサは端子の近くに配置してください。 V_{CL} 端子には、電源電圧を印加しないでください。

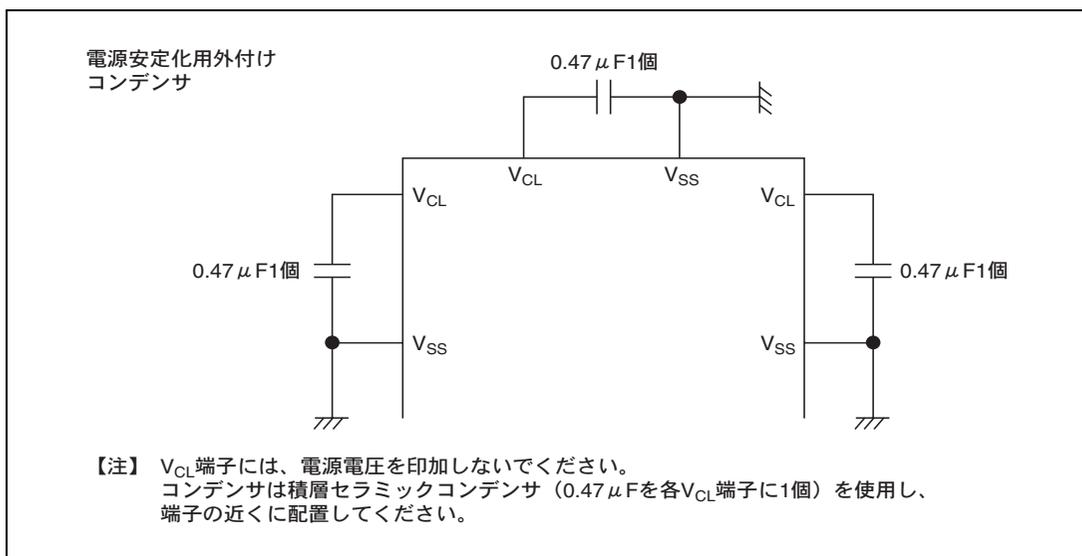


図 26.33 V_{CL} コンデンサ接続方法

付録

A. 端子状態

MCU 動作モードにより、端子の初期値は異なります。詳しくは、「第 20 章 ピンファンクションコントローラ (PFC)」を参照してください。

表 A.1 端子状態 (SH7131/SH7136)

端子機能		端子状態						
分類	端子名	リセット状態		低消費電力状態			発振停止 検出時	POE 機能 使用時
		パワーオン	マニュアル	ディープ ソフトウェア スタンバイ ^{*4}	ソフトウェア スタンバイ ^{*4}	スリープ		
クロック	XTAL	O	O	L	L	O	O	O
	EXTAL	I	I	Z	I	I	I	I
システム 制御	RES	I	I	I	I	I	I	I
	MRES	Z	I	Z	Z	I	Z	I
	WDTOVF	O ^{*2}	O	O	O	O	O	O
動作 モード 制御	MD1	I	I	I	I	I	I	I
	ASEMD0	I ^{*3}	I ^{*3}	I ^{*3}	I ^{*3}	I ^{*3}	I ^{*3}	I ^{*3}
	FWE	I	I	I	I	I	I	I
割り込み	NMI	I	I	I	I	I	I	I
	IRQ0~IRQ3	Z	I	Z	I	I	I	I
	IRQOUT	Z	O	Z	Z	O	Z	O
MTU2	TCLKA~ TCLKD	Z	I	Z	Z	I	I	I
	TIOC0A~ TIOC0D	Z	I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	Z
	TIOC1A, TIOC1B	Z	I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O
	TIOC2A, TIOC2B	Z	I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O
	TIOC3A, TIOC3C	Z	I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O
	TIOC3B, TIOC3D	Z	I/O	Z	Z	I/O	Z	Z

付録

端子機能		端子状態						
分類	端子名	リセット状態		低消費電力状態			発振停止 検出時	POE 機能 使用時
		パワーオン	マニュアル	ディープ ソフトウェア スタンバイ*4	ソフトウェア スタンバイ*4	スリープ		
MTU2	TIOC4A~ TIOC4D	Z	I/O	Z	Z	I/O	Z	Z
	TIC5U, TIC5V	Z	I	Z	Z	I	I	I
MTU2S	TIOC3BS, TIOC3DS	Z	I/O	Z	Z	I/O	Z	Z
	TIOC4AS~ TIOC4DS	Z	I/O	Z	Z	I/O	Z	Z
	TIC5US, TIC5VS	Z	I	Z	Z	I	I	I
POE	POE0~POE2, POE4~POE6, POE8	Z	I	Z	Z	I	I	I
SCI	SCK0~SCK2	Z	I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O
	RXD0~RXD2	Z	I	Z	Z	I	I	I
	TXD0~TXD2	Z	O	Z	O*1	O	O	O
SSU	SSCK	Z	I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O
	SCS	Z	I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O
	SSI	Z	I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O
	SSO	Z	I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O
I ² C2	SCL	Z	I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O
	SDA	Z	I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O
UBC	UBCTRG*4	Z	O	Z	O*1	O	O	O
RCAN-ET	CTx0	Z	O	Z	O*1	O	O	O
	CRx0	Z	I	Z	Z	I	I	I
A/D 変換器	AN0~AN3, AN8~AN15	Z	I	Z	Z	I	I	I
	ADTRG	Z	I	Z	Z	I	I	I

端子機能		端子状態						
分類	端子名	リセット状態		低消費電力状態			発振停止 検出時	POE 機能 使用時
		パワーオン	マニュアル	ディープ ソフトウェア スタンバイ	ソフトウェア スタンバイ	スリープ		
I/O ポート	PA0~PA15	Z	I/O	Z	K* ¹	I/O	I/O	I/O
	PB2~PB7	Z	I/O	Z	K* ¹	I/O	I/O	I/O
	PE0~PE3	Z	I/O	Z	K* ¹	I/O	I/O	Z
	PE4~PE8、 PE10	Z	I/O	Z	K* ¹	I/O	I/O	I/O
	PE9、 PE11~PE15	Z	I/O	Z	Z	I/O	Z	Z
	PE16~PE21	Z	I/O	Z	Z	I/O	Z	Z
	PF0~PF3、 PF8~PF15	Z	I	Z	Z	I	I	I

【記号説明】

- I : 入力
O : 出力
H : ハイレベル出力
L : ローレベル出力
Z : ハイインピーダンス
K : 入力端子はハイインピーダンス、出力端子は状態保持

- 【注】 *1 スタンバイコントロールレジスタ 6 (STBCR6) の HIZ ビットを 1 にすると、出力端子はハイインピーダンスになります。
*2 パワーオンリセット中は入力になります。誤動作防止のためプルアップしてください。また、プルダウンが必要な場合は、1MΩ以上の抵抗値でプルダウンしてください。
*3 何も入力されないときは内部でプルアップします。
*4 SH7136 のみ

表 A.2 端子状態 (SH7132/SH7137)

端子機能		端子状態									
分類	端子名	リセット状態				低消費電力状態			バス権 解放 状態	発振 停止 検出時	POE 機能 使用時
		パワーオン			マニュアル	ディープ ソフト ウェア スタンバイ	ソフト ウェア スタンバイ	スリープ			
		ROMなし 拡張	ROM あり	シングル チップ							
			8bit								
クロック	CK	O		Z	O	Z	H ^{※1}	O	O	O	O
	XTAL	O			O	L	L	O	O	O	O
	EXTAL	I			I	Z	I	I	I	I	I
システム 制御	$\overline{\text{RES}}$	I			I	I	I	I	I	I	I
	MRES	Z			I	Z	Z	I	I	Z	I
	WDTOVF	O ^{※3}			O	O	O	O	O	O	O
	$\overline{\text{BREQ}}$	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
	BACK	Z			O	Z	Z	O	L	O	O
動作 モード 制御	MD0、MD1	I			I	I	I	I	I	I	I
	$\overline{\text{ASEMD0}}$	I ^{※4}			I ^{※4}	I ^{※4}	I ^{※4}	I ^{※4}	I ^{※4}	I ^{※4}	I ^{※4}
	FWE	I			I	I	I	I	I	I	I
割り込み	NMI	I			I	I	I	I	I	I	I
	IRQ0~IRQ3	Z			I	Z	I	I	I	I	I
	$\overline{\text{IRQOUT}}$	Z			O	Z	Z	O	O	Z	O
アドレス バス	A0~A17	O	Z		O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
	A18、A19	Z			O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
データ バス	D0~D7	Z			I/O	Z	Z	I/O	Z	I/O	I/O
バス制御	$\overline{\text{WAIT}}$	Z			I	Z	Z	I	Z	I	I
	$\overline{\text{CS0}}$ (PE10)	H	Z		O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
	$\overline{\text{CS0}}$ (PE17)、 $\overline{\text{CS1}}$ (PE18)	Z			O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
	$\overline{\text{RD}}$ (PA6)	H	Z		O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
	$\overline{\text{RD}}$ (PE19)	Z			O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
	$\overline{\text{WRL}}$ (PA8)	H	Z		O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
	$\overline{\text{WRL}}$ (PE21)	Z			O	Z	Z ^{※2}	O	Z	O	O
MTU2	TCLKA~ TCLKD	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
	TIOC0A~ TIOC0D	Z			I/O	Z	K ^{※1}	I/O	I/O	I/O	Z
	TIOC1A、 TIOC1B	Z			I/O	Z	K ^{※1}	I/O	I/O	I/O	I/O

端子機能		端子状態									
分類	端子名	リセット状態				低消費電力状態			バス権 解放 状態	発振 停止 検出時	POE 機能 使用時
		パワーオン			マニュアル	ディープ ソフト ウェア スタンバイ	ソフト ウェア スタンバイ	スリープ			
		ROMなし 拡張 8bit	ROM あり 拡張	シングル チップ							
MTU2	TIOC2A, TIOC2B	Z			I/O	Z	K* ¹	I/O	I/O	I/O	I/O
	TIOC3A, TIOC3C	Z			I/O	Z	K* ¹	I/O	I/O	I/O	
	TIOC3B, TIOC3D	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	Z	
	TIOC4A~ TIOC4D	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	Z	
	TIC5U, TIC5V, TIC5W	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
MTU2S	TIOC3BS, TIOC3DS	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	Z	Z
	TIOC4AS~ TIOC4DS	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	Z	Z
	TIC5US, TIC5VS, TIC5WS	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
POE	POE0~POE2, POE4~POE6, POE8	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
SCI	SCK0~SCK2	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O	I/O
	RXD0~RXD2	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
	TXD0~TXD2	Z			O	Z	O* ¹	O	O	O	O
SSU	SSCK	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O	I/O
	SCS	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O	I/O
	SSI	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O	I/O
	SSO	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O	I/O
I ² C2	SCL	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O	I/O
	SDA	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	I/O	I/O
UBC	UBCTRG* ⁵	Z			O	Z	O* ¹	O	O	O	O
RCAN-ET	CTx0	Z			O	Z	O* ¹	O	O	O	O
	CRx0	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
A/D 変換器	AN0~AN15	Z			I	Z	Z	I	I	I	I
	ADTRG	Z			I	Z	Z	I	I	I	I

付録

端子機能		端子状態									
分類	端子名	リセット状態				低消費電力状態			バス権 解放 状態	発振 停止 検出時	POE 機能 使用時
		パワーオン			マニュアル	ディープ ソフト ウェア スタンバイ	ソフト ウェア スタンバイ	スリープ			
		ROMなし 拡張 8bit	ROM あり 拡張	シングル チップ							
I/O ポート	PA0~PA15	Z			I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O	I/O
	PB0~PB7	Z			I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O	I/O
	PD0~PD10	Z			I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O	I/O
	PE0~PE3	Z			I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O	Z
	PE4~PE8、 PE10	Z			I/O	Z	K ^{*1}	I/O	I/O	I/O	I/O
	PE9、 PE11~PE15	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	Z	Z
	PE16~PE21	Z			I/O	Z	Z	I/O	I/O	Z	Z
	PF0~PF15	Z			I	Z	Z	I	I	I	I

【記号説明】

- I : 入力
- O : 出力
- H : ハイレベル出力
- L : ローレベル出力
- Z : ハイインピーダンス
- K : 入力端子はハイインピーダンス、出力端子は状態保持

- 【注】
- *1 スタンバイコントロールレジスタ 6 (STBCR6) の HIZ ビットを 1 にすると、出力端子はハイインピーダンスになります。
 - *2 共通コントロールレジスタ (CMNCR) の HIZMEM ビットを 1 にすると、出力になります。
 - *3 パワーオンリセット中は入力になります。誤動作防止のためブルアップしてください。また、ブルダウが必要な場合は、1MΩ以上の抵抗値でブルダウンしてください。
 - *4 何も入力されないときは内部でブルアップします。
 - *5 SH7137 のみ

B. 未使用端子の処理

表 B.1 未使用端子の処理

端子	処理
NMI	ハイレベル固定アップ（プルアップ）
WDTOVF	オープン（プルダウンが必要な場合は、1MΩ以上の抵抗を使用してください。）
AV_{ref}	$AV_{ref} = AV_{CC}$
AV_{CC} 、 AV_{SS}	$AV_{CC} = V_{CC}$ 、 $AV_{SS} = V_{SS}$
ASEMD0	ハイレベル固定アップ（プルアップ）
PF0～PF15	AV_{CC} もしくは AV_{SS} に抵抗を用いて接続
上記以外を入力専用端子	固定（プルアップ/プルダウン）
上記以外の入出力専用端子	入力端子設定にして固定（プルアップ/プルダウン）または出力設定にしてオープン
出力専用端子	オープン

- 【注】
1. プルアップ/プルダウンは抵抗を用いて、 V_{CC} もしくはGNDに接続してください。
 2. H-UDI使用時の端子処理は、使用するエミュレータの仕様に従ってください。

C. バス関連信号の端子状態

表 C.1 バス関連信号の端子状態 (1)

端子名		内蔵 ROM 空間	内蔵 RAM 空間	内蔵周辺モジュール空間
CS0、CS1		H	H	H
RD	R	H	H	H
	W	—	H	H
WRL	R	H	H	H
	W	—	H	H
A19~A0		アドレス*	アドレス*	アドレス*
D7~D0		High-Z	High-Z	High-Z

【記号説明】

R : 読み出し

W : 書き込み

【注】 * 以前にアクセスした外部空間のアドレス値

表 C.1 バス関連信号の端子状態 (2)

端子名		外部空間 (通常空間)	
		8 ビット空間	
CS0、CS1		有効	
RD	R	L	
	W	H	
WRL	R	H	
	W	L	
A19~A0		アドレス	
D7~D0		データ	

【記号説明】

R : 読み出し

W : 書き込み

有効 : アクセスしたエリアに対応するチップセレクト信号=L、それ以外のチップセレクト信号=H

D. 型名一覧

表 D.1 型名一覧

製品名	分類	製品分類				製品型名	パッケージ (パッケージコード)
		ROM 容量	RAM 容量	用途	動作温度		
SH7131	F-ZTAT 版	128KB	8KB	産業用途	-40~+85℃	R5F71313AD80FPV	LQFP1414-80 (FP-80WV)
		256KB	16KB	産業用途	-40~+85℃	R5F71314AD80FPV	
SH7132	F-ZTAT 版	128KB	8KB	産業用途	-40~+85℃	R5F71323AD80FPV	LQFP1414-100 (FP-100UV)
		256KB	16KB	産業用途	-40~+85℃	R5F71324AD80FPV	
SH7136	F-ZTAT 版	256KB	16KB	民生用途	-20~+85℃	R5F71364AN80FPV	LQFP1414-80 (FP-80WV)
				産業用途	-40~+85℃	R5F71364AD80FPV	
SH7137	F-ZTAT 版	256KB	16KB	民生用途	-20~+85℃	R5F71374AN80FPV	LQFP1414-100 (FP-100UV)
				産業用途	-40~+85℃	R5F71374AD80FPV	

E. 外形寸法図

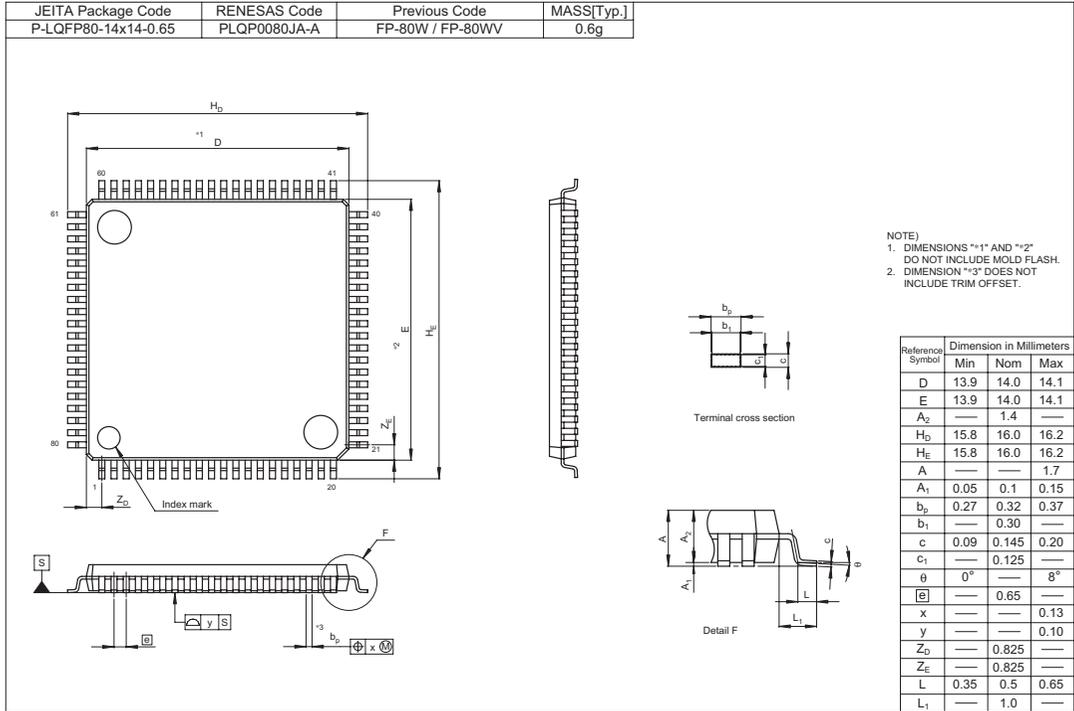


図 E.1 FP-80WV

JEITA Package Code	RENESAS Code	Previous Code	MASS[Typ.]
P-LQFP100-14x14-0.50	PLQP0100KB-A	100P6Q-A / FP-100U / FP-100UV	0.6g

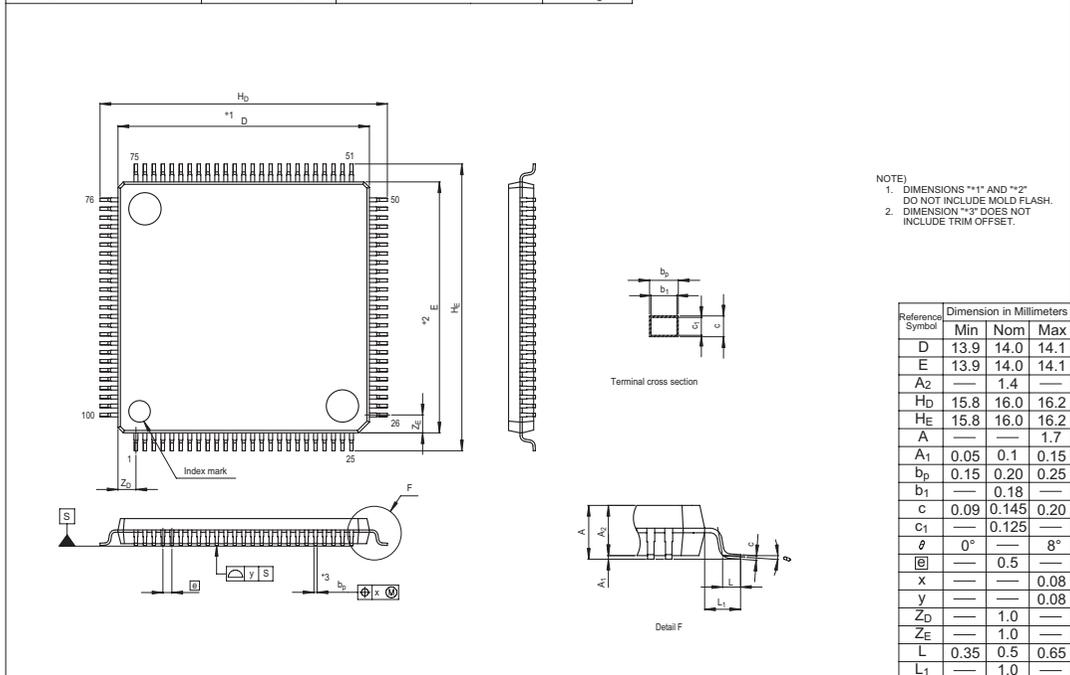
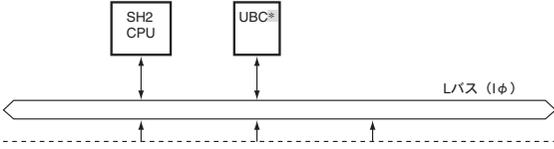
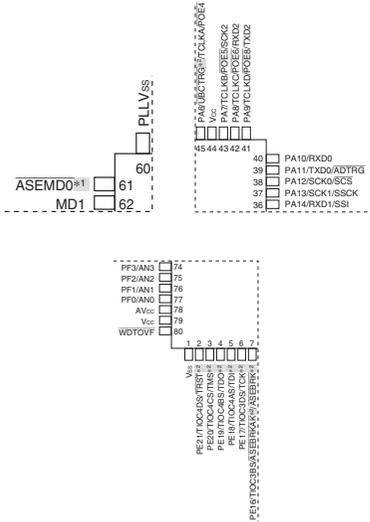
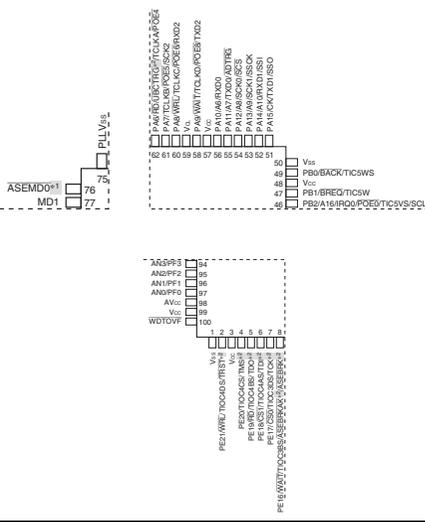


図 E.2 FP-100UV

本版で改訂された箇所

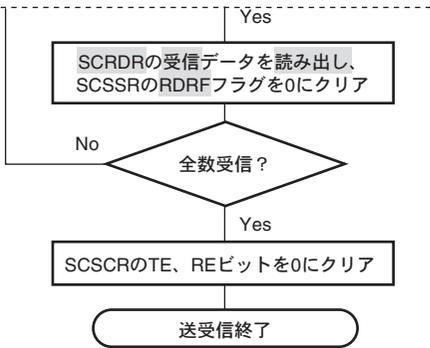
修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）												
全体	—	SH7131、SH7132 を追加												
1.1 SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 の特長 表 1.1 SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 の特長	1-2	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>特長</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>動作モード</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> 動作モード シングルチップモード 拡張 ROM 有効モード (SH7132/SH7137 のみ) 拡張 ROM 無効モード (SH7132/SH7137 のみ) 処理状態 プログラム実行状態 例外処理状態 バス権解放状態 (SH7132/SH7137 のみ) 低消費電力状態 スリープモード ソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) モジュールスタンバイモード </td> </tr> <tr> <td>ユーザブ레이크 コントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> アドレス、データ値、アクセスタイプ、データサイズはすべてブ레이크条件として設定可能 シーケンシャルブ레이크機能をサポート 2本のブ레이크チャネル </td> </tr> <tr> <td>内蔵 ROM</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> 128K バイト (SH7131/SH7132のみ) または256K バイト </td> </tr> <tr> <td>内蔵 RAM</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> 8K バイト (SH7131/SH7132のみ) または16K バイト </td> </tr> <tr> <td>バスステート コントローラ (BSC)</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> それぞれ最大 1M バイトの 2つの領域 (CS0、CS1) のアドレス空間をサポート (SH7132/SH7137 のみ) 外部バス 8 ビット (SH7132/SH7137のみ) 各エリアには独立に次の機能を設定可能: アクセスウェイトサイクル数 アイドルウェイトサイクル設定 SRAM をサポート 該当する領域にチップセレクト信号を出力 </td> </tr> </tbody> </table>	項目	特長	動作モード	<ul style="list-style-type: none"> 動作モード シングルチップモード 拡張 ROM 有効モード (SH7132/SH7137 のみ) 拡張 ROM 無効モード (SH7132/SH7137 のみ) 処理状態 プログラム実行状態 例外処理状態 バス権解放状態 (SH7132/SH7137 のみ) 低消費電力状態 スリープモード ソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) モジュールスタンバイモード 	ユーザブ레이크 コントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)	<ul style="list-style-type: none"> アドレス、データ値、アクセスタイプ、データサイズはすべてブ레이크条件として設定可能 シーケンシャルブ레이크機能をサポート 2本のブ레이크チャネル 	内蔵 ROM	<ul style="list-style-type: none"> 128K バイト (SH7131/SH7132のみ) または256K バイト 	内蔵 RAM	<ul style="list-style-type: none"> 8K バイト (SH7131/SH7132のみ) または16K バイト 	バスステート コントローラ (BSC)	<ul style="list-style-type: none"> それぞれ最大 1M バイトの 2つの領域 (CS0、CS1) のアドレス空間をサポート (SH7132/SH7137 のみ) 外部バス 8 ビット (SH7132/SH7137のみ) 各エリアには独立に次の機能を設定可能: アクセスウェイトサイクル数 アイドルウェイトサイクル設定 SRAM をサポート 該当する領域にチップセレクト信号を出力
項目	特長													
動作モード	<ul style="list-style-type: none"> 動作モード シングルチップモード 拡張 ROM 有効モード (SH7132/SH7137 のみ) 拡張 ROM 無効モード (SH7132/SH7137 のみ) 処理状態 プログラム実行状態 例外処理状態 バス権解放状態 (SH7132/SH7137 のみ) 低消費電力状態 スリープモード ソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ) モジュールスタンバイモード 													
ユーザブ레이크 コントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)	<ul style="list-style-type: none"> アドレス、データ値、アクセスタイプ、データサイズはすべてブ레이크条件として設定可能 シーケンシャルブ레이크機能をサポート 2本のブ레이크チャネル 													
内蔵 ROM	<ul style="list-style-type: none"> 128K バイト (SH7131/SH7132のみ) または256K バイト 													
内蔵 RAM	<ul style="list-style-type: none"> 8K バイト (SH7131/SH7132のみ) または16K バイト 													
バスステート コントローラ (BSC)	<ul style="list-style-type: none"> それぞれ最大 1M バイトの 2つの領域 (CS0、CS1) のアドレス空間をサポート (SH7132/SH7137 のみ) 外部バス 8 ビット (SH7132/SH7137のみ) 各エリアには独立に次の機能を設定可能: アクセスウェイトサイクル数 アイドルウェイトサイクル設定 SRAM をサポート 該当する領域にチップセレクト信号を出力 													
	1-3	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>特長</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ユーザバッグ インタフェース (H-UDI) (SH7136/SH7137 のみ)</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> E10A エミュレータのサポート </td> </tr> </tbody> </table>	項目	特長	ユーザバッグ インタフェース (H-UDI) (SH7136/SH7137 のみ)	<ul style="list-style-type: none"> E10A エミュレータのサポート 								
項目	特長													
ユーザバッグ インタフェース (H-UDI) (SH7136/SH7137 のみ)	<ul style="list-style-type: none"> E10A エミュレータのサポート 													
	1-5	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>特長</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A/D 変換器 (ADC)</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: 12 ビット×16 チャンネル SH7131/SH7136: 12 ビット×12 チャンネル 外部トリガ、MTU2/MTU2S による変換要求可能 サンプル&ホールド機能 3 コニット×2 セット内蔵 (1 セットにつき、同時に 3 チャンネルサンプリング可能) </td> </tr> <tr> <td>IO ポート</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: 57 本の汎用入出力端子、16 本の汎用入力端子 SH7131/SH7136: 44 本の汎用入出力端子、12 本の汎用入力端子 入出力兼用ポートはビットごとに入出力切り替え可能 </td> </tr> <tr> <td>パッケージ</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: LQFP1414-100 (0.5 ピッチ) SH7131/SH7136: LQFP1414-80 (0.65 ピッチ) </td> </tr> <tr> <td>電源電圧</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> Vcc: 3.0~3.6V または 4.0~5.5V、AVcc: 4.5~5.5V </td> </tr> </tbody> </table>	項目	特長	A/D 変換器 (ADC)	<ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: 12 ビット×16 チャンネル SH7131/SH7136: 12 ビット×12 チャンネル 外部トリガ、MTU2/MTU2S による変換要求可能 サンプル&ホールド機能 3 コニット×2 セット内蔵 (1 セットにつき、同時に 3 チャンネルサンプリング可能) 	IO ポート	<ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: 57 本の汎用入出力端子、16 本の汎用入力端子 SH7131/SH7136: 44 本の汎用入出力端子、12 本の汎用入力端子 入出力兼用ポートはビットごとに入出力切り替え可能 	パッケージ	<ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: LQFP1414-100 (0.5 ピッチ) SH7131/SH7136: LQFP1414-80 (0.65 ピッチ) 	電源電圧	<ul style="list-style-type: none"> Vcc: 3.0~3.6V または 4.0~5.5V、AVcc: 4.5~5.5V 		
項目	特長													
A/D 変換器 (ADC)	<ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: 12 ビット×16 チャンネル SH7131/SH7136: 12 ビット×12 チャンネル 外部トリガ、MTU2/MTU2S による変換要求可能 サンプル&ホールド機能 3 コニット×2 セット内蔵 (1 セットにつき、同時に 3 チャンネルサンプリング可能) 													
IO ポート	<ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: 57 本の汎用入出力端子、16 本の汎用入力端子 SH7131/SH7136: 44 本の汎用入出力端子、12 本の汎用入力端子 入出力兼用ポートはビットごとに入出力切り替え可能 													
パッケージ	<ul style="list-style-type: none"> SH7132/SH7137: LQFP1414-100 (0.5 ピッチ) SH7131/SH7136: LQFP1414-80 (0.65 ピッチ) 													
電源電圧	<ul style="list-style-type: none"> Vcc: 3.0~3.6V または 4.0~5.5V、AVcc: 4.5~5.5V 													

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）
1.2 ブロック図 図 1.1 ブロック図	1-6	図を修正  注を追加
1.3 ピン配置図 図 1.2 SH7131/SH7136 のピン配置図	1-7	図を修正  注を追加
図 1.3 SH7132/SH7137 のピン配置図	1-8	図を修正  注を追加

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																																													
1.4 端子機能 表 1.2 端子機能	1-12	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>分類</th> <th>端子名</th> <th>入出力</th> <th>名称</th> <th>機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ユーザブレイク コントローラ (UBC)</td> <td>UBCTRG</td> <td>出力</td> <td>ユーザブレイク トリガ出力</td> <td>UBC 条件一致のトリガ出力端子です。 SH7136/SH7137 のみの端子です。</td> </tr> <tr> <td>ユーザデバッグ インタフェース (H-UDI)</td> <td>TCK</td> <td>入力</td> <td>テストクロック</td> <td>テストクロック入力端子です。</td> </tr> <tr> <td rowspan="4">(SH7136/ SH7137のみ)</td> <td>TMS</td> <td>入力</td> <td>テストモード セレクト</td> <td>テストモードセレクト信号入力端子です。</td> </tr> <tr> <td>TDI</td> <td>入力</td> <td>テストデータ入力</td> <td>インストラクションとデータのシリアル入力端子です。</td> </tr> <tr> <td>TDO</td> <td>出力</td> <td>テストデータ出力</td> <td>インストラクションとデータのシリアル出力端子です。</td> </tr> <tr> <td>TRST</td> <td>入力</td> <td>テストリセット</td> <td>初期化信号入力端子です。</td> </tr> <tr> <td>E10A インタ フェース (SH7136/ SH7137のみ)</td> <td>ASEMDO</td> <td>入力</td> <td>ASE モード</td> <td>ASE モードを設定します。 本端子にローレベルを入力すると ASE モードになり、ハ イレベルを入力すると通常モードになります。ASE モー ドでは、エミュレータ専用の機能が使用可能になります。 何も入力されないときは内部でプルアップします。</td> </tr> <tr> <td>ASEBRK</td> <td>入力</td> <td>ブレイク要求</td> <td>E10A エミュレータブレイク入力です。</td> </tr> <tr> <td>ASEBRKAK</td> <td>出力</td> <td>ブレイクモード アクトリッジ</td> <td>E10A エミュレータがブレイクモードに入ったことを示 します。</td> </tr> </tbody> </table>	分類	端子名	入出力	名称	機能	ユーザブレイク コントローラ (UBC)	UBCTRG	出力	ユーザブレイク トリガ出力	UBC 条件一致のトリガ出力端子です。 SH7136/SH7137 のみの端子です。	ユーザデバッグ インタフェース (H-UDI)	TCK	入力	テストクロック	テストクロック入力端子です。	(SH7136/ SH7137のみ)	TMS	入力	テストモード セレクト	テストモードセレクト信号入力端子です。	TDI	入力	テストデータ入力	インストラクションとデータのシリアル入力端子です。	TDO	出力	テストデータ出力	インストラクションとデータのシリアル出力端子です。	TRST	入力	テストリセット	初期化信号入力端子です。	E10A インタ フェース (SH7136/ SH7137のみ)	ASEMDO	入力	ASE モード	ASE モードを設定します。 本端子にローレベルを入力すると ASE モードになり、ハ イレベルを入力すると通常モードになります。ASE モー ドでは、エミュレータ専用の機能が使用可能になります。 何も入力されないときは内部でプルアップします。	ASEBRK	入力	ブレイク要求	E10A エミュレータブレイク入力です。	ASEBRKAK	出力	ブレイクモード アクトリッジ	E10A エミュレータがブレイクモードに入ったことを示 します。
分類	端子名	入出力	名称	機能																																											
ユーザブレイク コントローラ (UBC)	UBCTRG	出力	ユーザブレイク トリガ出力	UBC 条件一致のトリガ出力端子です。 SH7136/SH7137 のみの端子です。																																											
ユーザデバッグ インタフェース (H-UDI)	TCK	入力	テストクロック	テストクロック入力端子です。																																											
(SH7136/ SH7137のみ)	TMS	入力	テストモード セレクト	テストモードセレクト信号入力端子です。																																											
	TDI	入力	テストデータ入力	インストラクションとデータのシリアル入力端子です。																																											
	TDO	出力	テストデータ出力	インストラクションとデータのシリアル出力端子です。																																											
	TRST	入力	テストリセット	初期化信号入力端子です。																																											
E10A インタ フェース (SH7136/ SH7137のみ)	ASEMDO	入力	ASE モード	ASE モードを設定します。 本端子にローレベルを入力すると ASE モードになり、ハ イレベルを入力すると通常モードになります。ASE モー ドでは、エミュレータ専用の機能が使用可能になります。 何も入力されないときは内部でプルアップします。																																											
ASEBRK	入力	ブレイク要求	E10A エミュレータブレイク入力です。																																												
ASEBRKAK	出力	ブレイクモード アクトリッジ	E10A エミュレータがブレイクモードに入ったことを示 します。																																												
3.4 アドレスマップ 図 3.1 SH7131（フラッシュメモリ 128KB 版）の各動作モードのアドレスマ ップ	3-4	図を追加																																													
図 3.2 SH7131/SH7136（フラッシュメ モリ 256KB 版）の各動作モードのアドレ スマップ	3-5	図タイトルを修正																																													
図 3.3 SH7132（フラッシュメモリ 128KB 版）の各動作モードのアドレスマ ップ	3-6	図を追加																																													
図 3.4 SH7132/SH7137（フラッシュメ モリ 256KB 版）の各動作モードのアドレ スマップ	3-7	図タイトルを修正																																													
4.1 特長 表 4.1 各モジュールの動作クロック	4-4	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>動作クロック</th> <th>該当モジュール</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>内部クロック (1φ)</td> <td>CPU UBC* ROM RAM</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加 【注】*3 SH7136/SH7137 のみ</p>	動作クロック	該当モジュール	内部クロック (1φ)	CPU UBC* ROM RAM																																									
動作クロック	該当モジュール																																														
内部クロック (1φ)	CPU UBC* ROM RAM																																														
5.1.1 例外処理の種類と優先順位 表 5.1 例外要因の種類と優先順位	5-1	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">例外処理</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>割り込み</td> <td>ユーザブレイク（命令実行前ブレイク）</td> </tr> <tr> <td>割り込み</td> <td>ユーザブレイク（命令実行後ブレイク、またはオバランドブレイク）</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加 【注】*3 SH7136/SH7137 のみ</p>	例外処理		割り込み	ユーザブレイク（命令実行前ブレイク）	割り込み	ユーザブレイク（命令実行後ブレイク、またはオバランドブレイク）																																							
例外処理																																															
割り込み	ユーザブレイク（命令実行前ブレイク）																																														
割り込み	ユーザブレイク（命令実行後ブレイク、またはオバランドブレイク）																																														
5.1.3 例外処理ベクタテーブル 表 5.3 例外処理ベクタテーブル	5-3	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>例外要因</th> <th>ベクタ番号</th> <th>ベクタテーブルアドレスオフセット</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>割り込み</td> <td>NMI</td> <td>11 H0000002C ~ H0000002F</td> </tr> <tr> <td></td> <td>ユーザブレイク</td> <td>12 H00000030 ~ H00000033</td> </tr> </tbody> </table>	例外要因	ベクタ番号	ベクタテーブルアドレスオフセット	割り込み	NMI	11 H0000002C ~ H0000002F		ユーザブレイク	12 H00000030 ~ H00000033																																				
例外要因	ベクタ番号	ベクタテーブルアドレスオフセット																																													
割り込み	NMI	11 H0000002C ~ H0000002F																																													
	ユーザブレイク	12 H00000030 ~ H00000033																																													

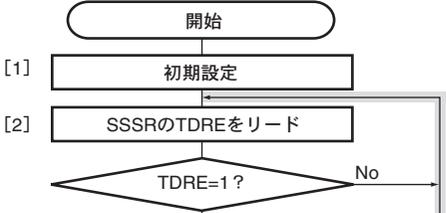
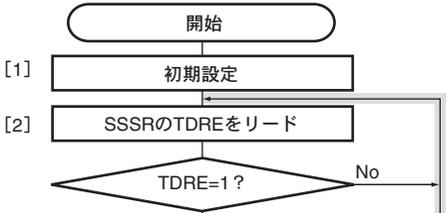
修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）												
5.1.3 例外処理ベクタテーブル 表 5.3 例外処理ベクタテーブル	5-4	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>例外要因</th> <th>ベクタ番号</th> <th>ベクタテーブルアドレスオフセット</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>内蔵周辺モジュール[※]</td> <td>72</td> <td>H'00000120 ~ H'00000123</td> </tr> <tr> <td></td> <td>⋮</td> <td>⋮</td> </tr> <tr> <td></td> <td>255</td> <td>H'000003FC ~ H'000003FF</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加 【注】*1 SH7136/SH7137 のみ</p>	例外要因	ベクタ番号	ベクタテーブルアドレスオフセット	内蔵周辺モジュール [※]	72	H'00000120 ~ H'00000123		⋮	⋮		255	H'000003FC ~ H'000003FF
例外要因	ベクタ番号	ベクタテーブルアドレスオフセット												
内蔵周辺モジュール [※]	72	H'00000120 ~ H'00000123												
	⋮	⋮												
	255	H'000003FC ~ H'000003FF												
5.4.1 割り込み要因 表 5.7 割り込み要因	5-8	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>種類</th> <th>要求元</th> <th>要因数</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ユーザブ레이크[※]</td> <td>ユーザブ레이크コントローラ (UBC)</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加 【注】* SH7136/SH7137 のみ</p>	種類	要求元	要因数	ユーザブ레이크 [※]	ユーザブ레이크コントローラ (UBC)	1						
種類	要求元	要因数												
ユーザブ레이크 [※]	ユーザブ레이크コントローラ (UBC)	1												
5.4.2 割り込み要因 表 5.8 割り込み優先順位	5-9	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>種類</th> <th>優先レベル</th> <th>備 考</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ユーザブ레이크[※]</td> <td>15</td> <td>優先レベル固定</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加 【注】* SH7136/SH7137 のみ</p>	種類	優先レベル	備 考	ユーザブ레이크 [※]	15	優先レベル固定						
種類	優先レベル	備 考												
ユーザブ레이크 [※]	15	優先レベル固定												
6.1 特長 図 6.1 INTC のブロック図	6-2	<p>図を修正</p>												
6.4.3 ユーザブ레이크割り込み (SH7136/SH7137 のみ)	6-13	タイトルを修正												
6.5 割り込み例外処理ベクタテーブル 表 6.3 割り込み要因とベクタアドレス および割り込み優先順位一覧	6-14	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>割り込み要因発生元</th> <th>名 称</th> <th>ベクタ 番号</th> <th>ベクタテーブル 先頭アドレス</th> <th>IPR</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ユーザブ레이크[※]</td> <td></td> <td>12</td> <td>H'00000030</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>	割り込み要因発生元	名 称	ベクタ 番号	ベクタテーブル 先頭アドレス	IPR	ユーザブ레이크 [※]		12	H'00000030	-		
割り込み要因発生元	名 称	ベクタ 番号	ベクタテーブル 先頭アドレス	IPR										
ユーザブ레이크 [※]		12	H'00000030	-										
	6-16	<p>注を追加 【注】*1 SH7136/SH7137 のみ</p>												
7. ユーザブ레이크コントローラ (UBC) (SH7136/SH7137 のみ)	7-1	タイトルを修正												
8.7.2 カウンタ=0 のときのチェーン転送	8-35	<p>説明を修正</p> <p>4. …第1のデータ転送の転送先アドレス上位8ビットをH'21に設定します。第1のデータ転送の転送先アドレス下位16ビットの転送カウンタは、H'0000になっています。</p> <p>5. …第1のデータ転送の転送先アドレス上位8ビットをH'20に設定します。第1のデータ転送の転送先アドレス下位16ビットの転送カウンタはH'0000になっています。</p>												

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																									
9.3.2 アドレスマップ 表 9.2 アドレスマップ (SH7131/SH7132 (フラッシュメモリ 128KB 版)、シングルチップモード時)	9-4	タイトルと表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th>アドレス</th> <th>空間</th> <th>メモリ種類</th> <th>サイズ</th> <th>バス幅</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>H00000000~H0001FFFF</td> <td>内蔵 ROM</td> <td></td> <td>128K バイト</td> <td>32 ビット</td> </tr> <tr> <td>H00020000~HFFFFFFF</td> <td>予約</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>HFFFFFFA000~HFFFFFFBFFF</td> <td>内蔵 RAM</td> <td></td> <td>8K バイト</td> <td>32 ビット</td> </tr> <tr> <td>HFFFFFFC000~HFFFFFFF</td> <td>内蔵周辺モジュール</td> <td></td> <td>16K バイト</td> <td>8/16 ビット</td> </tr> </tbody> </table>	アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅	H00000000~H0001FFFF	内蔵 ROM		128K バイト	32 ビット	H00020000~HFFFFFFF	予約				HFFFFFFA000~HFFFFFFBFFF	内蔵 RAM		8K バイト	32 ビット	HFFFFFFC000~HFFFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット
アドレス	空間	メモリ種類	サイズ	バス幅																							
H00000000~H0001FFFF	内蔵 ROM		128K バイト	32 ビット																							
H00020000~HFFFFFFF	予約																										
HFFFFFFA000~HFFFFFFBFFF	内蔵 RAM		8K バイト	32 ビット																							
HFFFFFFC000~HFFFFFFF	内蔵周辺モジュール		16K バイト	8/16 ビット																							
表 9.3 アドレスマップ (SH7131/SH7132/SH7136/SH7137 (フラッシュメモリ 256KB 版)、シングルチップモード時)	9-4	表を追加																									
表 9.4 アドレスマップ (SH7132 (フラッシュメモリ 128KB 版)、内蔵 ROM 有効モード時)	9-5	表を追加																									
表 9.5 アドレスマップ (SH7132 (フラッシュメモリ 128KB 版)、内蔵 ROM 無効モード時)	9-5	表を追加																									
表 9.6 アドレスマップ (SH7132/SH7137 (フラッシュメモリ 256KB 版)、内蔵 ROM 有効モード時)	9-5	タイトルを修正																									
表 9.7 アドレスマップ (SH7132/SH7137 (フラッシュメモリ 256KB 版)、内蔵 ROM 無効モード時)	9-6	タイトルを修正																									
10.3.32 タイマ波形コントロールレジスタ (TWCR)	10-75	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>R/W</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>WRE</td> <td>0</td> <td>R(W)</td> <td>初期出力禁止イネーブル 相補 PWM モードで同期カウンタクリアが起きたときの出力波形を選択します。本機能によって初期出力が抑制されるのは、相補 PWM モードの谷の T_b 区間で同期クリアが発生したときのみです。それ以外のときに同期クリアが発生した場合は、WRE ビットの設定によらず、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。また、TCNT_3、TCNT_4 スタート直後の谷の T_b 区間で同期クリアが発生した場合も、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。 相補 PWM モードの谷の T_b 区間については、図 10.40 を参照してください。 0 : TOCR レジスタで設定した初期出力値を出力 1 : 初期出力を抑制する [セット条件] • WRE=0 の状態で WRE をリード後、WRE に 1 をライトしたとき</td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	R/W	説明	0	WRE	0	R(W)	初期出力禁止イネーブル 相補 PWM モードで同期カウンタクリアが起きたときの出力波形を選択します。本機能によって初期出力が抑制されるのは、相補 PWM モードの谷の T_b 区間で同期クリアが発生したときのみです。それ以外のときに同期クリアが発生した場合は、WRE ビットの設定によらず、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。また、TCNT_3、TCNT_4 スタート直後の谷の T_b 区間で同期クリアが発生した場合も、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。 相補 PWM モードの谷の T_b 区間については、図 10.40 を参照してください。 0 : TOCR レジスタで設定した初期出力値を出力 1 : 初期出力を抑制する [セット条件] • WRE=0 の状態で WRE をリード後、WRE に 1 をライトしたとき															
ビット	ビット名	初期値	R/W	説明																							
0	WRE	0	R(W)	初期出力禁止イネーブル 相補 PWM モードで同期カウンタクリアが起きたときの出力波形を選択します。本機能によって初期出力が抑制されるのは、相補 PWM モードの谷の T_b 区間で同期クリアが発生したときのみです。それ以外のときに同期クリアが発生した場合は、WRE ビットの設定によらず、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。また、TCNT_3、TCNT_4 スタート直後の谷の T_b 区間で同期クリアが発生した場合も、TOCR レジスタで設定した初期値を出力します。 相補 PWM モードの谷の T_b 区間については、図 10.40 を参照してください。 0 : TOCR レジスタで設定した初期出力値を出力 1 : 初期出力を抑制する [セット条件] • WRE=0 の状態で WRE をリード後、WRE に 1 をライトしたとき																							
10.4.8 相補 PWM モード (2) 相補 PWM モードの動作概要 (n) 相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御	10-125	説明を追加 また、谷の T_b 区間であっても、図 10.56 の①で示すカウンタスタート直後の初期出力期間で同期クリアが起こった場合には、初期出力の抑止は行いません。 初期出力を抑止する場合、コンペアレジスタ TGRB_3、TGRA_4、TGRB_4 のすべてが、デッドタイムデータレジスタ TDDR の 2 倍以上になるように設定してください。TDDR が 2 倍未満の状態でも同期クリアすると、PWM 出力のデッドタイムが短くなる（消失）、もしくは、初期出力の抑止期間中に PWM 逆相出力から、不正なアクティブレベルが出力される場合があります。詳細は、「10.7.23 相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御における注意事項」を参照してください。																									

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																														
10.4.8 相補 PWM モード (3) 相補 PWM モードの割り込み間引き機能 図 10.77 バッファ転送を割り込み間引きと連動する設定 (BTE1=1, BTE0=0) にした場合の動作例	10-139	図を差し替え																														
図 10.78 タイマ割り込み間引き設定レジスタ (TITCR) の T3AEN、T4VEN ビットの設定とバッファ転送許可期間の関係	10-140	図を差し替え																														
10.7.23 相補 PWM モードでの同期カウンタクリア時出力波形制御における注意事項	10-184	項目を追加																														
13.5 割り込み要因	13-10	項目を追加																														
14.3.8 シリアルポートレジスタ (SCSPTR)	14-16	図を修正 ビット: <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"><tr><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr><tr><td>EIO</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>SPB1IO</td><td>SPB1DT</td><td>SPB0IO</td><td>SPB0DT</td></tr></table> 初期値: 0 0 0 0 0 不定 0 1 R/W: R/W - - - R/W R/W R/W R/W	7	6	5	4	3	2	1	0	EIO	-	-	-	SPB1IO	SPB1DT	SPB0IO	SPB0DT														
7	6	5	4	3	2	1	0																									
EIO	-	-	-	SPB1IO	SPB1DT	SPB0IO	SPB0DT																									
14.3.8 シリアルポートレジスタ (SCSPTR)	14-17	表を修正 <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"><thead><tr><th>ビット</th><th>ビット名</th><th>初期値</th><th>R/W</th><th>説明</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>SPB0DT</td><td>1</td><td>R/W</td><td>シリアルポートブ레이크データ SPB0IO ビット、SCSCR の TE ビットとあわせて、TXD 端子を制御します。ただし、ピンファンクションコントローラ (PFC) で TXD 端子機能を選択しておく必要があります。 <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"><thead><tr><th>SCSCR の TE ビット 設定値</th><th>SPB0IO ビット 設定値</th><th>SPB0DT ビット 設定値</th><th>TXD 端子状態</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>0</td><td>*</td><td>SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>ローレベル出力</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>ハイレベル出力</td></tr><tr><td>1</td><td>*</td><td>*</td><td>シリアルコア論理に従って送信データ出力</td></tr></tbody></table></td></tr></tbody></table> 【注】* Don't care	ビット	ビット名	初期値	R/W	説明	0	SPB0DT	1	R/W	シリアルポートブ레이크データ SPB0IO ビット、SCSCR の TE ビットとあわせて、TXD 端子を制御します。ただし、ピンファンクションコントローラ (PFC) で TXD 端子機能を選択しておく必要があります。 <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"><thead><tr><th>SCSCR の TE ビット 設定値</th><th>SPB0IO ビット 設定値</th><th>SPB0DT ビット 設定値</th><th>TXD 端子状態</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>0</td><td>*</td><td>SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>ローレベル出力</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>ハイレベル出力</td></tr><tr><td>1</td><td>*</td><td>*</td><td>シリアルコア論理に従って送信データ出力</td></tr></tbody></table>	SCSCR の TE ビット 設定値	SPB0IO ビット 設定値	SPB0DT ビット 設定値	TXD 端子状態	0	0	*	SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)	0	1	0	ローレベル出力	0	1	1	ハイレベル出力	1	*	*	シリアルコア論理に従って送信データ出力
ビット	ビット名	初期値	R/W	説明																												
0	SPB0DT	1	R/W	シリアルポートブ레이크データ SPB0IO ビット、SCSCR の TE ビットとあわせて、TXD 端子を制御します。ただし、ピンファンクションコントローラ (PFC) で TXD 端子機能を選択しておく必要があります。 <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"><thead><tr><th>SCSCR の TE ビット 設定値</th><th>SPB0IO ビット 設定値</th><th>SPB0DT ビット 設定値</th><th>TXD 端子状態</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>0</td><td>*</td><td>SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>ローレベル出力</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>ハイレベル出力</td></tr><tr><td>1</td><td>*</td><td>*</td><td>シリアルコア論理に従って送信データ出力</td></tr></tbody></table>	SCSCR の TE ビット 設定値	SPB0IO ビット 設定値	SPB0DT ビット 設定値	TXD 端子状態	0	0	*	SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)	0	1	0	ローレベル出力	0	1	1	ハイレベル出力	1	*	*	シリアルコア論理に従って送信データ出力								
SCSCR の TE ビット 設定値	SPB0IO ビット 設定値	SPB0DT ビット 設定値	TXD 端子状態																													
0	0	*	SPB0DT 出力無効状態 (初期状態)																													
0	1	0	ローレベル出力																													
0	1	1	ハイレベル出力																													
1	*	*	シリアルコア論理に従って送信データ出力																													
14.4.3 クロック同期モード時の動作 図 14.16 シリアルデータ送受信フローチャートの例	14-44	図を修正 																														

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）										
14.4.5 マルチプロセッサシリアルデータ送信	14-46	<p>説明を追加</p> <p>図 14.18 にマルチプロセッサデータ処理のフローチャートの例を示します。ID 送信サイクルでは SCSSR の MPBT を 1 にセットして送信してください。実際に ID が送信されるまで MPBT を 1 に保持してください。データ送信サイクルでは SCSSR の MPBT を 0 にクリアして送信してください。その他の動作は調歩同期モードの動作と同じです。</p>										
図 14.18 マルチプロセッサシリアル送信のフローチャートの例	14-46	<p>図を修正</p> <p>[2] SCIの状態を確認して、送信データをライト：SCSSRをリードして、TDREフラグが1であることを確認した後、SCTDRに送信データをライトします。また、SCSSRのMPBTビットを0または1に設定します。最後にTDREフラグを0にクリアしてください。</p> <p>SCI初期化の後、IDを送信のため、IDをSCTDRに書き込むと、直後にSCTSにデータが転送され、TDREフラグが1にセットされます。この時点では、まだIDがTXD端子から送信されていないのでMPBTビットを1に保持してください。IDの次に送るデータをSCTDRに書き込んだ後のTDREフラグが1にセットされたときにMPBTビットを0にクリアしてください。</p>										
14.5 SCIの割り込み要因とDTC	14-50	<p>説明を修正</p> <p>また、SCSSRのORER、FERフラグまたはPERが1にセットされると、ERI割り込み要求が発生します。このERI割り込み要求でDTCの起動はできません。</p> <p>データ受信処理において、RXI割り込み要求の発生を禁止にし、ERI割り込み要求の発生のみ許可にすることも可能です。</p> <p>この場合、RIEビットを1に設定するとともに、SCSPTRのEIOビットを1にセットしてください。ただし、EIOビットを1に設定すると、ERI割り込み要求が発生しないため、DTCによる受信データの転送は行われません。</p>										
15.3.1 SSコントロールレジスタH (SSCRH)	15-6	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>RW</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1, 0</td> <td>CSS[1:0]</td> <td>01</td> <td>RW</td> <td>SCS端子選択 SCS端子を、SCS入力またはSCS出力として機能させるかを選択します。 00：設定禁止 01：設定禁止 10：SCS自動入力機能（転送前、転送後はSCS入力、転送中はLow出力） 11：SCS自動出力機能（転送前、転送後はHigh出力、転送中はLow出力）</td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	RW	説明	1, 0	CSS[1:0]	01	RW	SCS端子選択 SCS端子を、SCS入力またはSCS出力として機能させるかを選択します。 00：設定禁止 01：設定禁止 10：SCS自動入力機能（転送前、転送後はSCS入力、転送中はLow出力） 11：SCS自動出力機能（転送前、転送後はHigh出力、転送中はLow出力）
ビット	ビット名	初期値	RW	説明								
1, 0	CSS[1:0]	01	RW	SCS端子選択 SCS端子を、SCS入力またはSCS出力として機能させるかを選択します。 00：設定禁止 01：設定禁止 10：SCS自動入力機能（転送前、転送後はSCS入力、転送中はLow出力） 11：SCS自動出力機能（転送前、転送後はHigh出力、転送中はLow出力）								
15.3.2 SSコントロールレジスタL (SSCRL)	15-6	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>RW</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td> <td>FCLRM</td> <td>0</td> <td>RW</td> <td>フラグクリアモード SSRXI、SSTXI割り込みフラグのクリアをSSTDHへのライトもしくはSSDRのリードとDTC転送終了時のどちらにするかを選択します。DTCを使用する場合は、本ビットを0に設定してください。 0：DTC転送終了時（転送カウンタの値がH'0000になったときを除く） 1：SSTDH、SSDRアクセス時</td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	RW	説明	7	FCLRM	0	RW	フラグクリアモード SSRXI、SSTXI割り込みフラグのクリアをSSTDHへのライトもしくはSSDRのリードとDTC転送終了時のどちらにするかを選択します。DTCを使用する場合は、本ビットを0に設定してください。 0：DTC転送終了時（転送カウンタの値がH'0000になったときを除く） 1：SSTDH、SSDRアクセス時
ビット	ビット名	初期値	RW	説明								
7	FCLRM	0	RW	フラグクリアモード SSRXI、SSTXI割り込みフラグのクリアをSSTDHへのライトもしくはSSDRのリードとDTC転送終了時のどちらにするかを選択します。DTCを使用する場合は、本ビットを0に設定してください。 0：DTC転送終了時（転送カウンタの値がH'0000になったときを除く） 1：SSTDH、SSDRアクセス時								

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																													
15.3.5 SS ステータスレジスタ (SSSR)	15-10	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>R/W</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>2</td> <td>TDRE</td> <td>1</td> <td>R/W</td> <td>トランスミットデータエンプティ SSTD内データの有無を表示します。 [セット条件] • SSTXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSTD に転送データをライトしたとき (DTC の転送カウンタ値が H0000 になったときを除く)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RDRF</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>レシーブデータレジスタフル SSRD内データの有無を表示します。 [セット条件] • SSRXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSRDR に受信データをリードしたとき (転送カウンタ値が H0000 になったときを除く)</td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	R/W	説明	2	TDRE	1	R/W	トランスミットデータエンプティ SSTD内データの有無を表示します。 [セット条件] • SSTXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSTD に転送データをライトしたとき (DTC の転送カウンタ値が H0000 になったときを除く)	1	RDRF	0	R/W	レシーブデータレジスタフル SSRD内データの有無を表示します。 [セット条件] • SSRXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSRDR に受信データをリードしたとき (転送カウンタ値が H0000 になったときを除く)														
ビット	ビット名	初期値	R/W	説明																											
2	TDRE	1	R/W	トランスミットデータエンプティ SSTD内データの有無を表示します。 [セット条件] • SSTXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSTD に転送データをライトしたとき (DTC の転送カウンタ値が H0000 になったときを除く)																											
1	RDRF	0	R/W	レシーブデータレジスタフル SSRD内データの有無を表示します。 [セット条件] • SSRXI 割り込みにより DTC が起動され、DTC の MRB の DIESEL ビットが 0 のときに SSRDR に受信データをリードしたとき (転送カウンタ値が H0000 になったときを除く)																											
	15-11	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>R/W</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>CE</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>コンフリクトエラー/インコンプリートエラー SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=1 (マスタデバイス) の状態で、外部より SCS から 0 が入力されたとき、コンフリクトエラーが発生したことを示します。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で、SCS 端子が 1 になったとき、マスタデバイスが転送動作を打ち切ったと判断し、インコンプリートエラーを発生させます。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で RDRF=1 のまま次のシリアル受信が開始され、受信完了前に SSRDR から受信データがリードされて RDRF がクリアされた後 SCS 端子が 1 になったときにもインコンプリートエラーが発生します。CE=1 にセットされた状態で、それ以降のシリアル受信を続けることはできません。また、シリアル送信を続けることもできません。再転送を開始する前に必ず SSCRL の SRES を 1 にセットして、内部シーケンサをリセットしてください。 [セット条件] • スレーブデバイス (SSCRH の MSS=0) のとき RDRF=1 のまま次の受信が開始され受信完了前に SSRDR がリードされた後 SCS 端子が 1 になったとき [クリア条件] • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき</td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	R/W	説明	0	CE	0	R/W	コンフリクトエラー/インコンプリートエラー SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=1 (マスタデバイス) の状態で、外部より SCS から 0 が入力されたとき、コンフリクトエラーが発生したことを示します。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で、SCS 端子が 1 になったとき、マスタデバイスが転送動作を打ち切ったと判断し、インコンプリートエラーを発生させます。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で RDRF=1 のまま次のシリアル受信が開始され、受信完了前に SSRDR から受信データがリードされて RDRF がクリアされた後 SCS 端子が 1 になったときにもインコンプリートエラーが発生します。CE=1 にセットされた状態で、それ以降のシリアル受信を続けることはできません。また、シリアル送信を続けることもできません。再転送を開始する前に必ず SSCRL の SRES を 1 にセットして、内部シーケンサをリセットしてください。 [セット条件] • スレーブデバイス (SSCRH の MSS=0) のとき RDRF=1 のまま次の受信が開始され受信完了前に SSRDR がリードされた後 SCS 端子が 1 になったとき [クリア条件] • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき																			
ビット	ビット名	初期値	R/W	説明																											
0	CE	0	R/W	コンフリクトエラー/インコンプリートエラー SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=1 (マスタデバイス) の状態で、外部より SCS から 0 が入力されたとき、コンフリクトエラーが発生したことを示します。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で、SCS 端子が 1 になったとき、マスタデバイスが転送動作を打ち切ったと判断し、インコンプリートエラーを発生させます。また、SSUMS=0 (SSU モード)、MSS=0 (スレーブデバイス) の状態で RDRF=1 のまま次のシリアル受信が開始され、受信完了前に SSRDR から受信データがリードされて RDRF がクリアされた後 SCS 端子が 1 になったときにもインコンプリートエラーが発生します。CE=1 にセットされた状態で、それ以降のシリアル受信を続けることはできません。また、シリアル送信を続けることもできません。再転送を開始する前に必ず SSCRL の SRES を 1 にセットして、内部シーケンサをリセットしてください。 [セット条件] • スレーブデバイス (SSCRH の MSS=0) のとき RDRF=1 のまま次の受信が開始され受信完了前に SSRDR がリードされた後 SCS 端子が 1 になったとき [クリア条件] • 1 の状態をリードした後、0 をライトしたとき																											
15.4.4 各通信モードと端子機能 表 15.7 各通信モードと SCS 端子の状態	15-19	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">通信モード</th> <th colspan="4">レジスタ状態</th> <th>端子状態</th> </tr> <tr> <th>SSUMS</th> <th>MSS</th> <th>CSS1</th> <th>CSS0</th> <th>SCS</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>SSU 通信モード</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>x</td> <td>x</td> <td>入力</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td>0</td> <td>1</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table>	通信モード	レジスタ状態				端子状態	SSUMS	MSS	CSS1	CSS0	SCS	SSU 通信モード	0	0	x	x	入力			1	0	0	—				0	1	—
通信モード	レジスタ状態				端子状態																										
	SSUMS	MSS	CSS1	CSS0	SCS																										
SSU 通信モード	0	0	x	x	入力																										
		1	0	0	—																										
			0	1	—																										
15.4.5 SSU モード (2) データ送信 図 15.6 データ送信のフローチャート例 (SSU モード)	15-22	<p>図を修正</p> <pre> graph TD Start([開始]) --> Init[初期設定] Init --> Read[SSSRのTDREをリード] Read --> TDRE{TDRE=1?} TDRE -- No --> Read TDRE -- Yes --> Next[] </pre>																													

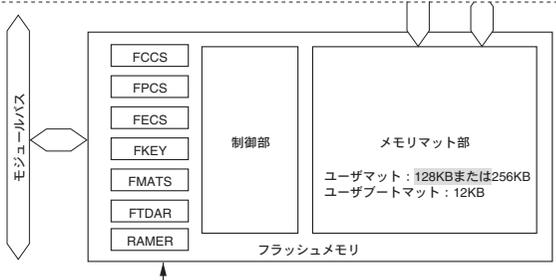
修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）
15.4.5 SSU モード (3) データ受信	15-23	<p>説明を追加</p> <p>RDRF=1 の状態で 8 クロック目が立ち上がると、SSSR の ORER が 1 にセットされ、オーバランエラー（OEI）が発生し、受信を停止します。ORER=1 の状態では受信できませんので、受信を再開する場合は ORER を 0 にクリアしてください。</p> <p>SSU をスレーブに設定し、連続受信にする場合は、次の受信を開始する前に SSRDR をリードしてください。SSRDR をリードして RDRF が 0 にクリアされる前に次の受信が開始され、受信完了前に SSRDR をリードすると、受信完了後に SSSR の CE が 1 にセットされます。</p> <p>また、SSRDR をリードして RDRF が 0 にクリアされる前に次の受信が開始され、受信完了後まで SSRDR をリードしなかった場合は、SSSR の CE も ORER もセットされませんが、受信データは破棄されます。</p>
(4) データ送受信	15-25	<p>説明を追加</p> <p>なお、送信モード（TE=1）あるいは受信モード（RE=1）から送受信モード（TE=RE=1）に切り替える場合は、一度 TE、RE を 0 にクリアしてから行ってください。また、TEND、RDRF、ORER が 0 にクリアされていることを確認した後、TE および RE を 1 にセットしてください。</p> <p>RDRF=1 の状態で 8 クロック目が立ち上がると、SSSR の ORER が 1 にセットされ、オーバランエラー（OEI）が発生し、受信を停止します。ORER=1 の状態では受信できませんので、受信を再開する場合は ORER を 0 にクリアしてください。</p>
図 15.9 データ送受信同時動作のフローチャート例（SSU モード）	15-26	<p>図を修正</p>  <pre> graph TD Start([開始]) --> Init[初期設定] Init --> Read[SSSRのTDREをリード] Read --> Check{TDRE=1?} Check -- No --> Read Check -- Yes --> End([終了]) </pre>
15.4.7 クロック同期式通信モード (2) データ送信 図 15.14 データ送信のフローチャート例（クロック同期式通信モード）	15-30	<p>図を修正</p>  <pre> graph TD Start([開始]) --> Init[初期設定] Init --> Read[SSSRのTDREをリード] Read --> Check{TDRE=1?} Check -- No --> Read Check -- Yes --> End([終了]) </pre>

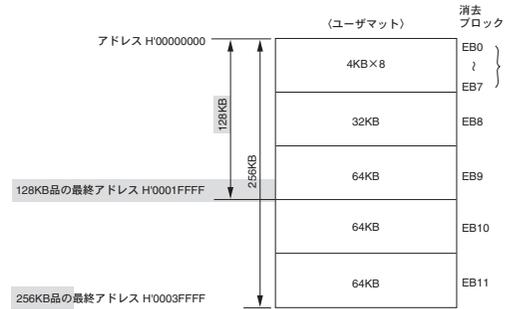
修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）															
15.4.7 クロック同期式通信モード (3) データ受信	15-31	<p>説明を修正</p> <p>このとき、SSERのRIEが1にセットされているとRXI割り込み要求が発生します。SSRDRをリードすると自動的にRDRFは0にクリアされます。</p> <p>SSUをスレーブに設定し、連続受信する場合は、次の受信を開始する前にSSRDRをリードしてください。SSRDRをリードしてRDRFが0にクリアされる前に次の受信が開始された場合、以降のデータは保証されません。</p>															
(4) データ送受信	15-32	<p>説明を追加</p> <p>なお、送信モード (TE=1) あるいは受信モード (RE=1) から送受信モード (TE=RE=1) に切り替える場合は、一度TE、REを0にクリアしてから行ってください。また、TEND、RDRF、ORERが0にクリアされていることを確認した後、TEおよびREを1にセットしてください。</p> <p>RDRF=1の状態では8クロック目が立ち上がると、SSSRのORERが1にセットされ、オーバーランエラー (OE1) が発生し、受信を停止します。ORER=1の状態では受信できませんので、受信を再開する場合はORERを0にクリアしてください。</p>															
図 15.17 データ送受信同時動作のフローチャート例 (クロック同期式通信モード)	15-33	<p>図を修正</p> <pre> graph TD Start([開始]) --> Init[初期設定] Init --> Read[SSSRのTDREをリード] Read --> TDRE{TDRE=1?} TDRE -- Yes --> Read TDRE -- No --> Next[] </pre>															
15.6.4 SSUモードでのスレーブ受信動作時の注意事項	15-35	項目を追加															
15.6.5 SSUモードでのマスタ送信、マスタ受信の注意事項	15-35	項目を追加															
15.6.6 DTC転送を行うときの注意事項	15-36	項目を追加															
16.3.2 I ² Cバスコントロールレジスタ2 (ICCR2)	16-8	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>R/W</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td> <td>BBSY</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td> <p>バスビジー</p> <p>I²Cバスの占有/解放状態を示すフラグ機能とマスタモードの開始/停止条件発行機能の2つがあります。クロック同期式シリアルフォーマットの場合、本ビットをリードすると常に0が読み出されます。I²Cバスフォーマットの場合、SCL=Highレベルの状態からSDAがHighレベルからLowレベルに変化すると、開始条件が発行されると認識して1にセットされます。SCL=Highレベルの状態からSDAがLowレベルからHighレベルに変化すると、停止条件が発行されると認識して0にクリアされます。開始条件を発行する場合はBBSYに1、SCPに0を同時にライトします。開始条件再送時も同様に行います。停止条件の発行はBBSYに0、SCPに0を同時にライトすることで行います。</p> </td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>SCP</td> <td>1</td> <td>R/W</td> <td> <p>開始/停止条件発行禁止ビット</p> <p>SCPビットはマスタモードで開始条件/停止条件の発行を制御します。開始条件を発行する場合、BBSYに1、SCPに0を同時にライトします。開始条件の再送時も同様に行います。停止条件の発行はBBSYに0、SCPに0を同時にライトすることで行います。本ビットはリードすると常に1が読み出されます。1をライトしてもデータは格納されません。</p> </td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	R/W	説明	7	BBSY	0	R/W	<p>バスビジー</p> <p>I²Cバスの占有/解放状態を示すフラグ機能とマスタモードの開始/停止条件発行機能の2つがあります。クロック同期式シリアルフォーマットの場合、本ビットをリードすると常に0が読み出されます。I²Cバスフォーマットの場合、SCL=Highレベルの状態からSDAがHighレベルからLowレベルに変化すると、開始条件が発行されると認識して1にセットされます。SCL=Highレベルの状態からSDAがLowレベルからHighレベルに変化すると、停止条件が発行されると認識して0にクリアされます。開始条件を発行する場合はBBSYに1、SCPに0を同時にライトします。開始条件再送時も同様に行います。停止条件の発行はBBSYに0、SCPに0を同時にライトすることで行います。</p>	6	SCP	1	R/W	<p>開始/停止条件発行禁止ビット</p> <p>SCPビットはマスタモードで開始条件/停止条件の発行を制御します。開始条件を発行する場合、BBSYに1、SCPに0を同時にライトします。開始条件の再送時も同様に行います。停止条件の発行はBBSYに0、SCPに0を同時にライトすることで行います。本ビットはリードすると常に1が読み出されます。1をライトしてもデータは格納されません。</p>
ビット	ビット名	初期値	R/W	説明													
7	BBSY	0	R/W	<p>バスビジー</p> <p>I²Cバスの占有/解放状態を示すフラグ機能とマスタモードの開始/停止条件発行機能の2つがあります。クロック同期式シリアルフォーマットの場合、本ビットをリードすると常に0が読み出されます。I²Cバスフォーマットの場合、SCL=Highレベルの状態からSDAがHighレベルからLowレベルに変化すると、開始条件が発行されると認識して1にセットされます。SCL=Highレベルの状態からSDAがLowレベルからHighレベルに変化すると、停止条件が発行されると認識して0にクリアされます。開始条件を発行する場合はBBSYに1、SCPに0を同時にライトします。開始条件再送時も同様に行います。停止条件の発行はBBSYに0、SCPに0を同時にライトすることで行います。</p>													
6	SCP	1	R/W	<p>開始/停止条件発行禁止ビット</p> <p>SCPビットはマスタモードで開始条件/停止条件の発行を制御します。開始条件を発行する場合、BBSYに1、SCPに0を同時にライトします。開始条件の再送時も同様に行います。停止条件の発行はBBSYに0、SCPに0を同時にライトすることで行います。本ビットはリードすると常に1が読み出されます。1をライトしてもデータは格納されません。</p>													

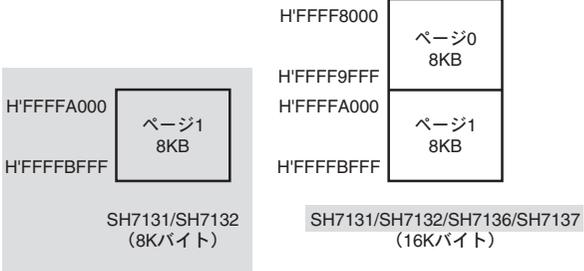
修正項目	ページ	修正内容 (詳細はマニュアル参照)																														
16.3.4 I ² C バスインタラプティネーブルレジスタ (ICIER)	16-11	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>RW</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>5</td> <td>RIE</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>レシーブインタラプティネーブル RIE は受信データが ICDRS から ICDRR に転送され、ICSR の RDRF が 1 にセットされたとき、受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可/禁止を選択します。なお IIRXI は、RDRF を 0 にクリアするか、または RIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の禁止 1: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>NAKIE</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>NACK 受信インタラプティネーブル NAKIE は、ICSR の NACKF または AL/OVE がセットされたとき、NACK 検出兼アービトレーションロスト/オーバランエラー割り込み要求 (INAKI) の許可/禁止を選択します。なお INAKI は、NACKF または AL/OVE を 0 にクリアするか、NAKIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: NACK 受信割り込み要求 (INAKI) の禁止 1: NACK 受信割り込み要求 (INAKI) の許可</td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	RW	説明	5	RIE	0	R/W	レシーブインタラプティネーブル RIE は受信データが ICDRS から ICDRR に転送され、ICSR の RDRF が 1 にセットされたとき、受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可/禁止を選択します。なお IIRXI は、RDRF を 0 にクリアするか、または RIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の禁止 1: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可	4	NAKIE	0	R/W	NACK 受信インタラプティネーブル NAKIE は、ICSR の NACKF または AL/OVE がセットされたとき、NACK 検出兼アービトレーションロスト/オーバランエラー割り込み要求 (INAKI) の許可/禁止を選択します。なお INAKI は、NACKF または AL/OVE を 0 にクリアするか、NAKIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: NACK 受信割り込み要求 (INAKI) の禁止 1: NACK 受信割り込み要求 (INAKI) の許可															
ビット	ビット名	初期値	RW	説明																												
5	RIE	0	R/W	レシーブインタラプティネーブル RIE は受信データが ICDRS から ICDRR に転送され、ICSR の RDRF が 1 にセットされたとき、受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可/禁止を選択します。なお IIRXI は、RDRF を 0 にクリアするか、または RIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の禁止 1: 受信データフル割り込み要求 (IIRXI) の許可																												
4	NAKIE	0	R/W	NACK 受信インタラプティネーブル NAKIE は、ICSR の NACKF または AL/OVE がセットされたとき、NACK 検出兼アービトレーションロスト/オーバランエラー割り込み要求 (INAKI) の許可/禁止を選択します。なお INAKI は、NACKF または AL/OVE を 0 にクリアするか、NAKIE を 0 にクリアすることで解除できます。 0: NACK 受信割り込み要求 (INAKI) の禁止 1: NACK 受信割り込み要求 (INAKI) の許可																												
17.1 特長 図 17.1 A/D 変換器のブロック図	17-3	<p>注を修正</p> <p>【注】 AN4~AN7 は SH7132/SH7137 のみ。 ADDR4~ADDR7 は SH7132/SH7137 のみ。</p>																														
17.5 割り込み要因と DTC 転送要求 表 17.7 割り込み要因	17-21	表を追加																														
18.4.1 CMT の割り込み要因と DTC 表 18.2 割り込み要因	18-6	表を追加																														
19.6.1 RCAN-ET の設定 (1) リセットシーケンス 図 19.6 リセットシーケンス	19-43	<p>注を修正</p> <p>【注】*3 本判定が 0 になるまでに約 1 ビットタイムかかります。</p>																														
20. ピンファンクションコントローラ (PFC) 表 20.1 マルチプレクス一覧表 (SH7131/SH7136、ポート A)	20-1	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ポート</th> <th>機能 1 (関連モジュール)</th> <th>機能 2 (関連モジュール)</th> <th>機能 3 (関連モジュール)</th> <th>機能 4 (関連モジュール)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A</td> <td>PAG 入出力 (ポート)</td> <td>UBCTRG 出力 (UBC) †</td> <td>TCLKA 入力 (MTU2)</td> <td>PGE4 入力 (PGE)</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加</p> <p>【注】* SH7136 のみ有効です。</p>	ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	A	PAG 入出力 (ポート)	UBCTRG 出力 (UBC) †	TCLKA 入力 (MTU2)	PGE4 入力 (PGE)																				
ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)																												
A	PAG 入出力 (ポート)	UBCTRG 出力 (UBC) †	TCLKA 入力 (MTU2)	PGE4 入力 (PGE)																												
表 20.2 マルチプレクス一覧表 (SH7132/SH7137、ポート A)	20-2	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ポート</th> <th>機能 1 (関連モジュール)</th> <th>機能 2 (関連モジュール)</th> <th>機能 3 (関連モジュール)</th> <th>機能 4 (関連モジュール)</th> <th>機能 5 (関連モジュール)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A</td> <td>PAG 入出力 (ポート)</td> <td>RD 出力 (BSS)</td> <td>UBCTRG 出力 (UBC) †</td> <td>TCLKA 入力 (MTU2)</td> <td>PGE4 入力 (PGE)</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加</p> <p>【注】* SH7137 のみ有効です。</p>	ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)	A	PAG 入出力 (ポート)	RD 出力 (BSS)	UBCTRG 出力 (UBC) †	TCLKA 入力 (MTU2)	PGE4 入力 (PGE)																		
ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)																											
A	PAG 入出力 (ポート)	RD 出力 (BSS)	UBCTRG 出力 (UBC) †	TCLKA 入力 (MTU2)	PGE4 入力 (PGE)																											
表 20.6 マルチプレクス一覧表 (SH7131/SH7136、ポート E)	20-4	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ポート</th> <th>機能 1 (関連モジュール)</th> <th>機能 2 (関連モジュール)</th> <th>機能 3 (関連モジュール)</th> <th>機能 4 (関連モジュール)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="6">E</td> <td>PE16 入出力 (ポート)</td> <td>TIOC8S 入出力 (MTU2S)</td> <td>ASEBRKAK 出力 (E10A) †</td> <td>ASEBRK 入力 (E10A) †</td> </tr> <tr> <td>PE17 入出力 (ポート)</td> <td>TIOC3DS 入出力 (MTU2S)</td> <td>TCK 入力 (H4UD0) †</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>PE18 入出力 (ポート)</td> <td>TIOC4AS 入出力 (MTU2S)</td> <td>TDI 入力 (H4UD0) †</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>PE19 入出力 (ポート)</td> <td>TIOC4BS 入出力 (MTU2S)</td> <td>TDO 出力 (H4UD0) †</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>PE20 入出力 (ポート)</td> <td>TIOC4CS 入出力 (MTU2S)</td> <td>TMS 入力 (H4UD0) †</td> <td>--</td> </tr> <tr> <td>PE21 入出力 (ポート)</td> <td>TIOC4DS 入出力 (MTU2S)</td> <td>TRST 入力 (H4UD0) †</td> <td>--</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加</p> <p>【注】* SH7136 のみ有効です。</p>	ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	E	PE16 入出力 (ポート)	TIOC8S 入出力 (MTU2S)	ASEBRKAK 出力 (E10A) †	ASEBRK 入力 (E10A) †	PE17 入出力 (ポート)	TIOC3DS 入出力 (MTU2S)	TCK 入力 (H4UD0) †	--	PE18 入出力 (ポート)	TIOC4AS 入出力 (MTU2S)	TDI 入力 (H4UD0) †	--	PE19 入出力 (ポート)	TIOC4BS 入出力 (MTU2S)	TDO 出力 (H4UD0) †	--	PE20 入出力 (ポート)	TIOC4CS 入出力 (MTU2S)	TMS 入力 (H4UD0) †	--	PE21 入出力 (ポート)	TIOC4DS 入出力 (MTU2S)	TRST 入力 (H4UD0) †	--
ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)																												
E	PE16 入出力 (ポート)	TIOC8S 入出力 (MTU2S)	ASEBRKAK 出力 (E10A) †	ASEBRK 入力 (E10A) †																												
	PE17 入出力 (ポート)	TIOC3DS 入出力 (MTU2S)	TCK 入力 (H4UD0) †	--																												
	PE18 入出力 (ポート)	TIOC4AS 入出力 (MTU2S)	TDI 入力 (H4UD0) †	--																												
	PE19 入出力 (ポート)	TIOC4BS 入出力 (MTU2S)	TDO 出力 (H4UD0) †	--																												
	PE20 入出力 (ポート)	TIOC4CS 入出力 (MTU2S)	TMS 入力 (H4UD0) †	--																												
	PE21 入出力 (ポート)	TIOC4DS 入出力 (MTU2S)	TRST 入力 (H4UD0) †	--																												

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																																										
20. ピンファンクションコントローラ (PFC) 表 20.7 マルチプレクス一覧表 (SH7132/SH7137、ポート E)	20-5	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ポート</th> <th>機能 1 (関連モジュール)</th> <th>機能 2 (関連モジュール)</th> <th>機能 3 (関連モジュール)</th> <th>機能 4 (関連モジュール)</th> <th>機能 5 (関連モジュール)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>E</td> <td>PE16 入出力 (ポート)</td> <td>WAIT 入力 (BSC)</td> <td>TIOC3B5 入出力 (MTU2S)</td> <td>ASEBRKAK 出力 (E10A) †</td> <td>ASEBRK 入力 (E10A) †</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PE17 入出力 (ポート)</td> <td>C50 出力 (BSC)</td> <td>TIOC3D6 入出力 (MTU2S)</td> <td>TCK 入力 (H-UDI) †</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PE18 入出力 (ポート)</td> <td>C5T 出力 (BSC)</td> <td>TIOC4A8 入出力 (MTU2S)</td> <td>TDI 入力 (H-UDI) †</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PE19 入出力 (ポート)</td> <td>RD 出力 (BSC)</td> <td>TIOC4B5 入出力 (MTU2S)</td> <td>TDO 出力 (H-UDI) †</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PE20 入出力 (ポート)</td> <td>TIOC4C5 入出力 (MTU2S)</td> <td>TMS 入力 (H-UDI) †</td> <td>—</td> <td>—</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PE21 入出力 (ポート)</td> <td>WRK 出力 (BSC)</td> <td>TIOC4D5 入出力 (MTU2S)</td> <td>TRST 入力 (H-UDI) †</td> <td>—</td> </tr> </tbody> </table> <p>注を追加</p> <p>【注】 * SH7137 のみ有効です。</p>	ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)	E	PE16 入出力 (ポート)	WAIT 入力 (BSC)	TIOC3B5 入出力 (MTU2S)	ASEBRKAK 出力 (E10A) †	ASEBRK 入力 (E10A) †		PE17 入出力 (ポート)	C50 出力 (BSC)	TIOC3D6 入出力 (MTU2S)	TCK 入力 (H-UDI) †	—		PE18 入出力 (ポート)	C5T 出力 (BSC)	TIOC4A8 入出力 (MTU2S)	TDI 入力 (H-UDI) †	—		PE19 入出力 (ポート)	RD 出力 (BSC)	TIOC4B5 入出力 (MTU2S)	TDO 出力 (H-UDI) †	—		PE20 入出力 (ポート)	TIOC4C5 入出力 (MTU2S)	TMS 入力 (H-UDI) †	—	—		PE21 入出力 (ポート)	WRK 出力 (BSC)	TIOC4D5 入出力 (MTU2S)	TRST 入力 (H-UDI) †	—
ポート	機能 1 (関連モジュール)	機能 2 (関連モジュール)	機能 3 (関連モジュール)	機能 4 (関連モジュール)	機能 5 (関連モジュール)																																							
E	PE16 入出力 (ポート)	WAIT 入力 (BSC)	TIOC3B5 入出力 (MTU2S)	ASEBRKAK 出力 (E10A) †	ASEBRK 入力 (E10A) †																																							
	PE17 入出力 (ポート)	C50 出力 (BSC)	TIOC3D6 入出力 (MTU2S)	TCK 入力 (H-UDI) †	—																																							
	PE18 入出力 (ポート)	C5T 出力 (BSC)	TIOC4A8 入出力 (MTU2S)	TDI 入力 (H-UDI) †	—																																							
	PE19 入出力 (ポート)	RD 出力 (BSC)	TIOC4B5 入出力 (MTU2S)	TDO 出力 (H-UDI) †	—																																							
	PE20 入出力 (ポート)	TIOC4C5 入出力 (MTU2S)	TMS 入力 (H-UDI) †	—	—																																							
	PE21 入出力 (ポート)	WRK 出力 (BSC)	TIOC4D5 入出力 (MTU2S)	TRST 入力 (H-UDI) †	—																																							
表 20.10 動作モード別端子機能一覧 (SH7131/SH7136)	20-7	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">ピン番号</th> <th colspan="2">端子名</th> </tr> <tr> <th colspan="2">シングルチップモード (MCU モード 3)</th> </tr> <tr> <th></th> <th>初期機能</th> <th>PFC で設定可能な機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>59</td> <td>FWE †</td> <td>FWE †</td> </tr> <tr> <td>61</td> <td>ASEMD0 †</td> <td>ASEMD0 †</td> </tr> <tr> <td>45</td> <td>PA6</td> <td>PA6/UBCTRG †/TCLKA/PQE4</td> </tr> </tbody> </table>	ピン番号	端子名		シングルチップモード (MCU モード 3)			初期機能	PFC で設定可能な機能	59	FWE †	FWE †	61	ASEMD0 †	ASEMD0 †	45	PA6	PA6/UBCTRG †/TCLKA/PQE4																									
ピン番号	端子名																																											
	シングルチップモード (MCU モード 3)																																											
	初期機能	PFC で設定可能な機能																																										
59	FWE †	FWE †																																										
61	ASEMD0 †	ASEMD0 †																																										
45	PA6	PA6/UBCTRG †/TCLKA/PQE4																																										
	20-8	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">ピン番号</th> <th colspan="2">端子名</th> </tr> <tr> <th colspan="2">シングルチップモード (MCU モード 3)</th> </tr> <tr> <th></th> <th>初期機能</th> <th>PFC で設定可能な機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td> <td>PE16 (ASEBRKAK/ASEBRK) †</td> <td>PE16/TIOC3B5</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>PE17 (TCK) †</td> <td>PE17/TIOC3D5</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>PE18 (TDI) †</td> <td>PE18/TIOC4A5</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>PE19 (TDO) †</td> <td>PE19/TIOC4B5</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>PE20 (TMS) †</td> <td>PE20/TIOC4C5</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>PE21 (TRST) †</td> <td>PE21/TIOC4D5</td> </tr> </tbody> </table>	ピン番号	端子名		シングルチップモード (MCU モード 3)			初期機能	PFC で設定可能な機能	7	PE16 (ASEBRKAK/ASEBRK) †	PE16/TIOC3B5	6	PE17 (TCK) †	PE17/TIOC3D5	5	PE18 (TDI) †	PE18/TIOC4A5	4	PE19 (TDO) †	PE19/TIOC4B5	3	PE20 (TMS) †	PE20/TIOC4C5	2	PE21 (TRST) †	PE21/TIOC4D5																
ピン番号	端子名																																											
	シングルチップモード (MCU モード 3)																																											
	初期機能	PFC で設定可能な機能																																										
7	PE16 (ASEBRKAK/ASEBRK) †	PE16/TIOC3B5																																										
6	PE17 (TCK) †	PE17/TIOC3D5																																										
5	PE18 (TDI) †	PE18/TIOC4A5																																										
4	PE19 (TDO) †	PE19/TIOC4B5																																										
3	PE20 (TMS) †	PE20/TIOC4C5																																										
2	PE21 (TRST) †	PE21/TIOC4D5																																										
	20-9	<p>注を修正</p> <p>【注】 *1 E10A 使用時 (ASEMD0=L 時)、TMS、TRST、TDI、TDO、TCK、ASEBRKAK/ASEBRK に固定されます。</p> <p>*2 SH7136 のみ有効です。</p>																																										
表 20.11 動作モード別端子機能一覧 (SH7132/SH7137 (1))	20-9	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">ピン番号</th> <th colspan="2">端子名</th> </tr> <tr> <th colspan="2">内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)</th> </tr> <tr> <th></th> <th>初期機能</th> <th>PFC で設定可能な機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>74</td> <td>FWE †</td> <td>FWE †</td> </tr> <tr> <td>76</td> <td>ASEMD0 †</td> <td>ASEMD0 †</td> </tr> </tbody> </table>	ピン番号	端子名		内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)			初期機能	PFC で設定可能な機能	74	FWE †	FWE †	76	ASEMD0 †	ASEMD0 †																												
ピン番号	端子名																																											
	内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)																																											
	初期機能	PFC で設定可能な機能																																										
74	FWE †	FWE †																																										
76	ASEMD0 †	ASEMD0 †																																										
	20-10	<p>表を修正</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">ピン番号</th> <th colspan="2">端子名</th> </tr> <tr> <th colspan="2">内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)</th> </tr> <tr> <th></th> <th>初期機能</th> <th>PFC で設定可能な機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>62</td> <td>RD</td> <td>PA6/RD/UBCTRG †/TCLKA/PQE4</td> </tr> </tbody> </table>	ピン番号	端子名		内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)			初期機能	PFC で設定可能な機能	62	RD	PA6/RD/UBCTRG †/TCLKA/PQE4																															
ピン番号	端子名																																											
	内蔵 ROM 無効 (MCU モード 0)																																											
	初期機能	PFC で設定可能な機能																																										
62	RD	PA6/RD/UBCTRG †/TCLKA/PQE4																																										
	20-11	<p>注を修正</p> <p>【注】 *1 E10A 使用時 (ASEMD0=L 時)、TMS、TRST、TDI、TDO、TCK、ASEBRKAK/ASEBRK に固定されます。</p> <p>*2 SH7137 のみ有効です。</p>																																										

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																																											
20. ピンファンクションコントローラ (PFC) 表 20.12 動作モード別端子機能一覧 (SH7132/SH7137 (2))	20-14	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="3">ピン番号</th> <th colspan="4">端子名</th> </tr> <tr> <th colspan="2">内蔵 ROM 有効 (MCU モード 2)</th> <th colspan="2">シングルチップモード (MCU モード 3)</th> </tr> <tr> <th>初期機能</th> <th>PFC で設定可能な機能</th> <th>初期機能</th> <th>PFC で設定可能な機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>8</td> <td>PE16/ (ASEBRKAR /ASEBRK*)</td> <td>PE16/WAIT/TIOC3BS</td> <td>PE16/ (ASEBRKAR /ASEBRK*)</td> <td>PE16/TIOC3BS</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>PE17/ (TCK*)</td> <td>PE17/CS0/TIOC3DS</td> <td>PE17/ (TCK*)</td> <td>PE17/TIOC3DS</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>PE18/ (TDI*)</td> <td>PE18/CS1/TIOC4AS</td> <td>PE18/ (TDI*)</td> <td>PE18/TIOC4AS</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>PE19/ (TDO*)</td> <td>PE19/RD/TIOC4BS</td> <td>PE19/ (TDO*)</td> <td>PE19/TIOC4BS</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>PE20/ (TMS*)</td> <td>PE20/TIOC4CS</td> <td>PE20/ (TMS*)</td> <td>PE20/TIOC4CS</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>PE21/ (TRST*)</td> <td>PE21/WRL/TIOC4DS</td> <td>PE21/ (TRST*)</td> <td>PE21/TIOC4DS</td> </tr> </tbody> </table> 注を修正 【注】 *1 E10A 使用時 (ASEMD0=L 時)、TMS、TRST、TDI、TDO、TCK、ASEBRKAR/ASEBRK に固定されます。 *2 SH7137 のみ有効です。	ピン番号	端子名				内蔵 ROM 有効 (MCU モード 2)		シングルチップモード (MCU モード 3)		初期機能	PFC で設定可能な機能	初期機能	PFC で設定可能な機能	8	PE16/ (ASEBRKAR /ASEBRK*)	PE16/WAIT/TIOC3BS	PE16/ (ASEBRKAR /ASEBRK*)	PE16/TIOC3BS	7	PE17/ (TCK*)	PE17/CS0/TIOC3DS	PE17/ (TCK*)	PE17/TIOC3DS	6	PE18/ (TDI*)	PE18/CS1/TIOC4AS	PE18/ (TDI*)	PE18/TIOC4AS	5	PE19/ (TDO*)	PE19/RD/TIOC4BS	PE19/ (TDO*)	PE19/TIOC4BS	4	PE20/ (TMS*)	PE20/TIOC4CS	PE20/ (TMS*)	PE20/TIOC4CS	2	PE21/ (TRST*)	PE21/WRL/TIOC4DS	PE21/ (TRST*)	PE21/TIOC4DS
ピン番号	端子名																																												
	内蔵 ROM 有効 (MCU モード 2)			シングルチップモード (MCU モード 3)																																									
	初期機能	PFC で設定可能な機能	初期機能	PFC で設定可能な機能																																									
8	PE16/ (ASEBRKAR /ASEBRK*)	PE16/WAIT/TIOC3BS	PE16/ (ASEBRKAR /ASEBRK*)	PE16/TIOC3BS																																									
7	PE17/ (TCK*)	PE17/CS0/TIOC3DS	PE17/ (TCK*)	PE17/TIOC3DS																																									
6	PE18/ (TDI*)	PE18/CS1/TIOC4AS	PE18/ (TDI*)	PE18/TIOC4AS																																									
5	PE19/ (TDO*)	PE19/RD/TIOC4BS	PE19/ (TDO*)	PE19/TIOC4BS																																									
4	PE20/ (TMS*)	PE20/TIOC4CS	PE20/ (TMS*)	PE20/TIOC4CS																																									
2	PE21/ (TRST*)	PE21/WRL/TIOC4DS	PE21/ (TRST*)	PE21/TIOC4DS																																									
20.1.2 ポート A コントロールレジスタ L1~L4 (PACRL1~PACRL4) (1) SH7131/SH7136 の場合 ● ポート A コントロールレジスタ L2 (PACRL2)	20-19	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>R/W</th> <th>説 明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>10</td> <td>PA6MD2</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>PA6 モードビット</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>PA6MD1</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>PA6UBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>PA6MD0</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 101 : UBCTRG 出力 (UBC) 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止</td> </tr> </tbody> </table> 注を追加 【注】 * SH7136 のみ有効な機能です。SH7131 では設定しないでください。	ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明	10	PA6MD2	0	R/W	PA6 モードビット	9	PA6MD1	0	R/W	PA6UBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。	8	PA6MD0	0	R/W	000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 101 : UBCTRG 出力 (UBC) 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止																							
ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明																																									
10	PA6MD2	0	R/W	PA6 モードビット																																									
9	PA6MD1	0	R/W	PA6UBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。																																									
8	PA6MD0	0	R/W	000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 101 : UBCTRG 出力 (UBC) 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止																																									
(2) SH7132/SH7137 の場合 ● ポート A コントロールレジスタ L2 (PACRL2)	20-24	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>R/W</th> <th>説 明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>10</td> <td>PA6MD2</td> <td>0</td> <td>R/W</td> <td>PA6 モードビット</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>PA6MD1</td> <td>0¹⁾</td> <td>R/W</td> <td>PA6RDUBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>PA6MD0</td> <td>0¹⁾</td> <td>R/W</td> <td>000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 011 : RD 出力 (BSC) ²⁾ 101 : UBCTRG 出力 (UBC) 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止</td> </tr> </tbody> </table> 注を追加 【注】 *3 SH7137 のみ有効な機能です。SH7132 では設定しないでください。	ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明	10	PA6MD2	0	R/W	PA6 モードビット	9	PA6MD1	0 ¹⁾	R/W	PA6RDUBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。	8	PA6MD0	0 ¹⁾	R/W	000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 011 : RD 出力 (BSC) ²⁾ 101 : UBCTRG 出力 (UBC) 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止																							
ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明																																									
10	PA6MD2	0	R/W	PA6 モードビット																																									
9	PA6MD1	0 ¹⁾	R/W	PA6RDUBCTRG/TCLKA/POE4 端子の機能を選びます。																																									
8	PA6MD0	0 ¹⁾	R/W	000 : PA6 入出力 (ポート) 001 : TCLKA 入力 (MTU2) 011 : RD 出力 (BSC) ²⁾ 101 : UBCTRG 出力 (UBC) 111 : POE4 入力 (POE) 上記以外 : 設定禁止																																									
21.1 ポート A 図 21.1 ポート A (SH7131/SH7136 の場合)	21-2	図を修正 注を追加 【注】 * SH7136 のみ																																											
図 21.2 ポート A (SH7132/SH7137 の場合)	21-3	図を修正 注を追加 【注】 * SH7137 のみ																																											

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）
21.4 ポート E 図 21.6 ポート E (SH7131/SH7136 の場合)	21-14	<p>図を修正</p>  <p>注を追加</p> <p>【注】* SH7136 のみ</p>
図 21.7 ポート E (SH7132/SH7137 の場合)	21-15	<p>図を修正</p>  <p>注を追加</p> <p>【注】* SH7137 のみ</p>
22. フラッシュメモリ	22-1	<p>説明を修正</p> <p>本 LSI は 128KB または 256KB のフラッシュメモリを内蔵しています。フラッシュメモリの特長を以下に示します。</p>
22.1 特長	22-1	<p>説明を修正</p> <ul style="list-style-type: none"> LSI 起動モードに合わせた 2 種類のフラッシュメモリマット <p>内蔵しているフラッシュメモリには、同一アドレス空間に配置される 2 種類のメモリ空間（以下メモリマットと呼びます）があり、起動時のモード設定により、どちらのメモリマットから起動するかを選択できます。また、起動後もバンク切り替え方式でマットを切り替えることも可能です。</p> <p>ユーザモードでパワーオンリセット時に起動するユーザマット： 128KB または 256KB</p>
22.2.1 ブロック図 図 22.1 フラッシュメモリのブロック図	22-3	<p>図を修正</p> 
22.2.4 フラッシュメモリ構成	22-7	<p>説明を修正</p> <p>本 LSI のフラッシュメモリは、128KB または 256KB のユーザマットと 12KB のユーザブートマットから構成されています。</p>

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）										
22.2.4 フラッシュメモリ構成 図 22.3 フラッシュメモリ構成図	22-7	図を修正 										
22.2.5 ブロック図分割	22-8	説明を修正 ユーザマットは、図 22.4 に示すように 64KB（256KB 品では 3 ブロック、128KB 品では 1 ブロック）、32KB（1 ブロック）、4KB（8 ブロック）に分割されています。										
図 22.4 ユーザマットのブロック分割	22-8	図を修正  【注】 * 4KB分割の8ブロックは、RAMエミュレーション可能です。										
22.4.3 書き込み/消去インタフェース パラメータ (4) 消去実行 • フラッシュイレースブロックセレクト パラメータ (FEBS : CPU の汎用レジスタ R4)	22-28	表を修正 <table border="1" data-bbox="631 1313 1207 1468"> <thead> <tr> <th>ビット</th> <th>ビット名</th> <th>初期値</th> <th>R/W</th> <th>説 明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7~0</td> <td>EBS(7:0)</td> <td>不定</td> <td>R/W</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> フラッシュメモリが 256KB の場合 0~11 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、11 は EB11 ブロックに対応します。0~11 (H'00~H'0B) 以外の設定ではエラーになります。 フラッシュメモリが 128KB の場合 0~9 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、9 は EB9 ブロックに対応します。0~9 (H'00~H'09) 以外の設定ではエラーになります。 </td> </tr> </tbody> </table>	ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明	7~0	EBS(7:0)	不定	R/W	<ul style="list-style-type: none"> フラッシュメモリが 256KB の場合 0~11 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、11 は EB11 ブロックに対応します。0~11 (H'00~H'0B) 以外の設定ではエラーになります。 フラッシュメモリが 128KB の場合 0~9 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、9 は EB9 ブロックに対応します。0~9 (H'00~H'09) 以外の設定ではエラーになります。
ビット	ビット名	初期値	R/W	説 明								
7~0	EBS(7:0)	不定	R/W	<ul style="list-style-type: none"> フラッシュメモリが 256KB の場合 0~11 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、11 は EB11 ブロックに対応します。0~11 (H'00~H'0B) 以外の設定ではエラーになります。 フラッシュメモリが 128KB の場合 0~9 の範囲で消去ブロック番号を設定します。0 は EB0 ブロック、9 は EB9 ブロックに対応します。0~9 (H'00~H'09) 以外の設定ではエラーになります。 								
22.5.2 ユーザプログラムモード (1) 書き込み/消去実行時の内蔵 RAM のアドレスマップ 図 22.11 書き込み手順	22-37	図を修正  注を追加 【注】 * SH7131/SH7132 では、H'FFFFA000 になります。										

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																													
22.7 RAM によるフラッシュメモリのエミュレーション 図 22.18 RAM のオーバーラップ動作例（フラッシュメモリ 256KB 版の場合）	22-55	タイトルを修正																													
図 22.19 チューニング完了データの書き込み例（フラッシュメモリ 256KB 版の場合）	22-56	タイトルを修正																													
22.8.3 その他のご注意 (5) ユーザマットが 128KB の製品での書き込み時の注意事項	22-60	説明を追加																													
22.9.1 ブートモードの標準シリアル通信インタフェース仕様 (2) デバイス選択	22-67	説明を修正 • サイズ（1 バイト）：デバイスコードの文字数（固定値で 4）																													
22.10 ライタモード	22-92	説明を修正 PROM ライタはルネサス 128K/256K バイトフラッシュメモリ内蔵マイコンデバイスタイプ（F-ZTATxxxx）をサポートしているライタを使用してください。																													
23. RAM 図 23.1 内蔵 RAM アドレス	23-1	図を修正 																													
24.1.1 低消費電力モードの種類	24-1	説明を修正 2. ソフトウェアスタンバイモード（SH7136/SH7137 のみ） 3. ディープソフトウェアスタンバイモード（SH7136/SH7137 のみ）																													
表 24.1 低消費電力モードの状態	24-2	表を修正 <table border="1" data-bbox="628 1373 1212 1576"> <thead> <tr> <th rowspan="2">低消費電力モード</th> <th rowspan="2">遷移方法</th> <th colspan="5">状態</th> <th rowspan="2">解除方法</th> </tr> <tr> <th>CPG</th> <th>CPU</th> <th>CPU レジスタ</th> <th>内蔵メモリ</th> <th>内蔵周辺モジュール</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ソフトウェアスタンバイモード</td> <td>STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 1 の状態で SLEEP 命令を実行</td> <td>停止</td> <td>停止</td> <td>保持</td> <td>停止 (内容は保持)</td> <td>停止</td> <td>(1) NMI、IRQ による割り込み (2) RES 端子によるパワーオンリセット</td> </tr> <tr> <td>ディープソフトウェアスタンバイモード</td> <td>STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 0 の状態で SLEEP 命令を実行</td> <td>停止</td> <td>停止</td> <td>不定</td> <td>停止 (内容は不定)</td> <td>停止</td> <td>RES 端子によるパワーオンリセット</td> </tr> </tbody> </table> 注を追加 【注】 * SH7136/SH7137 のみ	低消費電力モード	遷移方法	状態					解除方法	CPG	CPU	CPU レジスタ	内蔵メモリ	内蔵周辺モジュール	ソフトウェアスタンバイモード	STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 1 の状態で SLEEP 命令を実行	停止	停止	保持	停止 (内容は保持)	停止	(1) NMI、IRQ による割り込み (2) RES 端子によるパワーオンリセット	ディープソフトウェアスタンバイモード	STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 0 の状態で SLEEP 命令を実行	停止	停止	不定	停止 (内容は不定)	停止	RES 端子によるパワーオンリセット
低消費電力モード	遷移方法	状態					解除方法																								
		CPG	CPU	CPU レジスタ	内蔵メモリ	内蔵周辺モジュール																									
ソフトウェアスタンバイモード	STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 1 の状態で SLEEP 命令を実行	停止	停止	保持	停止 (内容は保持)	停止	(1) NMI、IRQ による割り込み (2) RES 端子によるパワーオンリセット																								
ディープソフトウェアスタンバイモード	STBCR1 の STBY ビットが 1、かつ STBCR6 の STBYMD ビットが 0 の状態で SLEEP 命令を実行	停止	停止	不定	停止 (内容は不定)	停止	RES 端子によるパワーオンリセット																								
24.5 ソフトウェアスタンバイモード（SH7136/SH7137 のみ）	24-12	タイトルを修正																													

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																																																														
24.6 ディープソフトウェアスタンバイモード (SH7136/SH7137 のみ)	24-14	タイトルを修正																																																														
24.8.2 ディープソフトウェアスタンバイモード	24-16	項目を削除																																																														
26.2 DC 特性 表 26.2 DC 特性	26-3	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>記号</th> <th>Min.</th> <th>Typ.</th> <th>Max.</th> <th>単位</th> <th>測定条件</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>出力ハイレベル電圧</td> <td>TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS</td> <td>V_{OH}</td> <td>$V_{CC}-1.0$</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>V $I_{OH}=-5mA$</td> </tr> <tr> <td>出力ローレベル電圧</td> <td>PE9、PE11~PE21</td> <td>V_{OL}</td> <td>$V_{CC}-2.0$</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>V $I_{OL}=-5mA$</td> </tr> <tr> <td>出力ローレベル電圧</td> <td>TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS</td> <td>V_{OL}</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>0.9</td> <td>V $I_{OL}=15mA$</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PE9、PE11~PE21</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>2.0</td> <td>—</td> <td>V $I_{OL}=15mA$</td> </tr> </tbody> </table>	項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件	出力ハイレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OH}	$V_{CC}-1.0$	—	—	V $I_{OH}=-5mA$	出力ローレベル電圧	PE9、PE11~PE21	V_{OL}	$V_{CC}-2.0$	—	—	V $I_{OL}=-5mA$	出力ローレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OL}	—	—	0.9	V $I_{OL}=15mA$		PE9、PE11~PE21	—	—	2.0	—	V $I_{OL}=15mA$																											
項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件																																																										
出力ハイレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OH}	$V_{CC}-1.0$	—	—	V $I_{OH}=-5mA$																																																										
出力ローレベル電圧	PE9、PE11~PE21	V_{OL}	$V_{CC}-2.0$	—	—	V $I_{OL}=-5mA$																																																										
出力ローレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OL}	—	—	0.9	V $I_{OL}=15mA$																																																										
	PE9、PE11~PE21	—	—	2.0	—	V $I_{OL}=15mA$																																																										
表 26.3 DC 特性	26-5	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>記号</th> <th>Min.</th> <th>Typ.</th> <th>Max.</th> <th>単位</th> <th>測定条件</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>出力ハイレベル電圧</td> <td>TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS</td> <td>V_{OH}</td> <td>$V_{CC}-1.0$</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>V $I_{OH}=-5mA$</td> </tr> <tr> <td>出力ローレベル電圧</td> <td>PE9、PE11~PE21</td> <td>V_{OL}</td> <td>$V_{CC}-2.0$</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>V $I_{OL}=-5mA$</td> </tr> <tr> <td>出力ローレベル電圧</td> <td>TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS</td> <td>V_{OL}</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>1.4</td> <td>V $I_{OL}=15mA$</td> </tr> <tr> <td></td> <td>PE9、PE11~PE21</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>1.5</td> <td>—</td> <td>V $I_{OL}=15mA$</td> </tr> </tbody> </table>	項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件	出力ハイレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OH}	$V_{CC}-1.0$	—	—	V $I_{OH}=-5mA$	出力ローレベル電圧	PE9、PE11~PE21	V_{OL}	$V_{CC}-2.0$	—	—	V $I_{OL}=-5mA$	出力ローレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OL}	—	—	1.4	V $I_{OL}=15mA$		PE9、PE11~PE21	—	—	1.5	—	V $I_{OL}=15mA$																											
項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	測定条件																																																										
出力ハイレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OH}	$V_{CC}-1.0$	—	—	V $I_{OH}=-5mA$																																																										
出力ローレベル電圧	PE9、PE11~PE21	V_{OL}	$V_{CC}-2.0$	—	—	V $I_{OL}=-5mA$																																																										
出力ローレベル電圧	TIOC3B、TIOC3D、TIOC4A~TIOC4D、TIOC3BS、TIOC3DS、TIOC4AS~TIOC4DS	V_{OL}	—	—	1.4	V $I_{OL}=15mA$																																																										
	PE9、PE11~PE21	—	—	1.5	—	V $I_{OL}=15mA$																																																										
26.5 フラッシュメモリ特性 表 26.21 フラッシュメモリ特性	26-35	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>記号</th> <th>Min.</th> <th>Typ.</th> <th>Max.</th> <th>単位</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>書き込み時間¹⁾ t_{w}</td> <td>t_w</td> <td>—</td> <td>1</td> <td>20</td> <td>ms/128 バイト</td> </tr> <tr> <td rowspan="3">消去時間²⁾ t_e</td> <td rowspan="3">t_e</td> <td>—</td> <td>40</td> <td>260</td> <td>ms/4K バイトブロック</td> </tr> <tr> <td>—</td> <td>300</td> <td>1500</td> <td>ms/32K バイトブロック</td> </tr> <tr> <td>—</td> <td>600</td> <td>3000</td> <td>ms/64K バイトブロック</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">書き込み時間（総和）³⁾ Σt_w</td> <td rowspan="2">Σt_w</td> <td>—</td> <td>2.3</td> <td>12</td> <td>s/256K バイト</td> </tr> <tr> <td>—</td> <td>1.1</td> <td>6</td> <td>s/128K バイト</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">消去時間（総和）³⁾ Σt_e</td> <td rowspan="2">Σt_e</td> <td>—</td> <td>2.3</td> <td>12</td> <td>s/256K バイト</td> </tr> <tr> <td>—</td> <td>1.1</td> <td>6</td> <td>s/128K バイト</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">書き込み、消去時間（総和）³⁾ Σt_{we}</td> <td rowspan="2">Σt_{we}</td> <td>—</td> <td>4.6</td> <td>24</td> <td>s/256K バイト</td> </tr> <tr> <td>—</td> <td>2.2</td> <td>12</td> <td>s/128K バイト</td> </tr> <tr> <td>書き換え回数</td> <td>N_{DEC}</td> <td>500⁴⁾</td> <td>—</td> <td>—</td> <td>回</td> </tr> </tbody> </table>	項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	書き込み時間 ¹⁾ t_{w}	t_w	—	1	20	ms/128 バイト	消去時間 ²⁾ t_e	t_e	—	40	260	ms/4K バイトブロック	—	300	1500	ms/32K バイトブロック	—	600	3000	ms/64K バイトブロック	書き込み時間（総和） ³⁾ Σt_w	Σt_w	—	2.3	12	s/256K バイト	—	1.1	6	s/128K バイト	消去時間（総和） ³⁾ Σt_e	Σt_e	—	2.3	12	s/256K バイト	—	1.1	6	s/128K バイト	書き込み、消去時間（総和） ³⁾ Σt_{we}	Σt_{we}	—	4.6	24	s/256K バイト	—	2.2	12	s/128K バイト	書き換え回数	N_{DEC}	500 ⁴⁾	—	—	回
項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位																																																											
書き込み時間 ¹⁾ t_{w}	t_w	—	1	20	ms/128 バイト																																																											
消去時間 ²⁾ t_e	t_e	—	40	260	ms/4K バイトブロック																																																											
		—	300	1500	ms/32K バイトブロック																																																											
		—	600	3000	ms/64K バイトブロック																																																											
書き込み時間（総和） ³⁾ Σt_w	Σt_w	—	2.3	12	s/256K バイト																																																											
		—	1.1	6	s/128K バイト																																																											
消去時間（総和） ³⁾ Σt_e	Σt_e	—	2.3	12	s/256K バイト																																																											
		—	1.1	6	s/128K バイト																																																											
書き込み、消去時間（総和） ³⁾ Σt_{we}	Σt_{we}	—	4.6	24	s/256K バイト																																																											
		—	2.2	12	s/128K バイト																																																											
書き換え回数	N_{DEC}	500 ⁴⁾	—	—	回																																																											
A. 端子状態 表 A.1 端子状態 (SH7131/SH7136)	付録-1	タイトルを修正 表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">端子機能</th> <th colspan="5">端子状態</th> <th rowspan="2">発熱停止 検出時</th> <th rowspan="2">POE 機能 使用時</th> </tr> <tr> <th>分類</th> <th>端子名</th> <th colspan="2">リセット状態</th> <th colspan="3">低消費電力状態</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td>パワーオン</td> <td>マニュアル</td> <td>ディープソフトウェアスタンバイ</td> <td>ソフトウェアスタンバイ</td> <td>スリープ</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	端子機能		端子状態					発熱停止 検出時	POE 機能 使用時	分類	端子名	リセット状態		低消費電力状態					パワーオン	マニュアル	ディープソフトウェアスタンバイ	ソフトウェアスタンバイ	スリープ																																							
端子機能		端子状態					発熱停止 検出時	POE 機能 使用時																																																								
分類	端子名	リセット状態		低消費電力状態																																																												
		パワーオン	マニュアル	ディープソフトウェアスタンバイ	ソフトウェアスタンバイ	スリープ																																																										
	付録-2	表を修正 <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">端子機能</th> <th colspan="5">端子状態</th> <th rowspan="2">発熱停止 検出時</th> <th rowspan="2">POE 機能 使用時</th> </tr> <tr> <th>分類</th> <th>端子名</th> <th colspan="2">リセット状態</th> <th colspan="3">低消費電力状態</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td>パワーオン</td> <td>マニュアル</td> <td>ディープソフトウェアスタンバイ</td> <td>ソフトウェアスタンバイ</td> <td>スリープ</td> <td></td> </tr> <tr> <td>UBC</td> <td>UBCTRIG</td> <td>Z</td> <td>O</td> <td>Z</td> <td>O¹⁾</td> <td>O</td> <td>O</td> </tr> </tbody> </table>	端子機能		端子状態					発熱停止 検出時	POE 機能 使用時	分類	端子名	リセット状態		低消費電力状態					パワーオン	マニュアル	ディープソフトウェアスタンバイ	ソフトウェアスタンバイ	スリープ		UBC	UBCTRIG	Z	O	Z	O ¹⁾	O	O																														
端子機能		端子状態					発熱停止 検出時	POE 機能 使用時																																																								
分類	端子名	リセット状態		低消費電力状態																																																												
		パワーオン	マニュアル	ディープソフトウェアスタンバイ	ソフトウェアスタンバイ	スリープ																																																										
UBC	UBCTRIG	Z	O	Z	O ¹⁾	O	O																																																									
	付録-3	注を追加 【注】 *4 SH7136 のみ																																																														

修正項目	ページ	修正内容（詳細はマニュアル参照）																																							
A. 端子状態 表 A.2 端子状態 (SH7132/SH7137)	付録-4	タイトルを修正																																							
	付録-5	表を修正 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="2">端子機能</th> <th colspan="7">端子状態</th> <th rowspan="3">バス確 解放 状態</th> <th rowspan="3">発振 停止 検出時</th> <th rowspan="3">POE 機能 使用時</th> </tr> <tr> <th rowspan="2">分類</th> <th rowspan="2">端子名</th> <th colspan="3">リセット状態</th> <th rowspan="2">マニュアル</th> <th colspan="3">低消費電力状態</th> </tr> <tr> <th>パワーオン 拡張</th> <th>ROMなし ROM あり 拡張</th> <th>シングル チップ</th> <th>ディープ ソフト ウェア スタンバイ</th> <th>ソフト ウェア スタンバイ</th> <th>スリープ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>UBC</td> <td>UBCTRQ^①</td> <td>Z</td> <td></td> <td></td> <td>O</td> <td>Z</td> <td>O^②</td> <td>O</td> <td>O</td> <td>O</td> <td>O</td> </tr> </tbody> </table>	端子機能		端子状態							バス確 解放 状態	発振 停止 検出時	POE 機能 使用時	分類	端子名	リセット状態			マニュアル	低消費電力状態			パワーオン 拡張	ROMなし ROM あり 拡張	シングル チップ	ディープ ソフト ウェア スタンバイ	ソフト ウェア スタンバイ	スリープ	UBC	UBCTRQ ^①	Z			O	Z	O ^②	O	O	O	O
	端子機能		端子状態							バス確 解放 状態	発振 停止 検出時						POE 機能 使用時																								
分類	端子名	リセット状態			マニュアル	低消費電力状態																																			
		パワーオン 拡張	ROMなし ROM あり 拡張	シングル チップ		ディープ ソフト ウェア スタンバイ	ソフト ウェア スタンバイ	スリープ																																	
UBC	UBCTRQ ^①	Z			O	Z	O ^②	O	O	O	O																														
付録-6	注を追加 【注】 *5 SH7137のみ																																								
B. 未使用端子の処理	付録-7	付録 B を追加																																							
D. 型名一覧	付録-9	表を修正 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">製品名</th> <th rowspan="2">分類</th> <th colspan="4">製品分類</th> <th rowspan="2">動作温度</th> <th rowspan="2">製品型名</th> <th rowspan="2">パッケージ (パッケージコード)</th> </tr> <tr> <th>ROM 容量</th> <th>RAM 容量</th> <th>用途</th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">SH7131</td> <td rowspan="2">F-ZTAT 版</td> <td>128KB</td> <td>8KB</td> <td>産業用途</td> <td rowspan="2">-40～+85℃</td> <td rowspan="2">RSF71313AD80FPV</td> <td rowspan="2">LDFF1414-80 (FP-80WV)</td> </tr> <tr> <td>256KB</td> <td>16KB</td> <td>産業用途</td> </tr> <tr> <td rowspan="2">SH7132</td> <td rowspan="2">F-ZTAT 版</td> <td>128KB</td> <td>8KB</td> <td>産業用途</td> <td rowspan="2">-40～+85℃</td> <td rowspan="2">RSF71323AD80FPV</td> <td rowspan="2">LDFF1414-100 (FP-100UV)</td> </tr> <tr> <td>256KB</td> <td>16KB</td> <td>産業用途</td> </tr> </tbody> </table>	製品名	分類	製品分類				動作温度	製品型名	パッケージ (パッケージコード)	ROM 容量	RAM 容量	用途		SH7131	F-ZTAT 版	128KB	8KB	産業用途	-40～+85℃	RSF71313AD80FPV	LDFF1414-80 (FP-80WV)	256KB	16KB	産業用途	SH7132	F-ZTAT 版	128KB	8KB	産業用途	-40～+85℃	RSF71323AD80FPV	LDFF1414-100 (FP-100UV)	256KB	16KB	産業用途				
	製品名	分類			製品分類							動作温度	製品型名	パッケージ (パッケージコード)																											
ROM 容量			RAM 容量	用途																																					
SH7131	F-ZTAT 版	128KB	8KB	産業用途	-40～+85℃	RSF71313AD80FPV	LDFF1414-80 (FP-80WV)																																		
		256KB	16KB	産業用途																																					
SH7132	F-ZTAT 版	128KB	8KB	産業用途	-40～+85℃	RSF71323AD80FPV	LDFF1414-100 (FP-100UV)																																		
		256KB	16KB	産業用途																																					
E. 外形寸法図	付録-10	図を差し替え																																							
図 E.1 FP-80WV																																									
図 E.2 FP-100UV	付録-11	図を差し替え																																							

索引

【数字／記号】

1 サイクルスキャンモード 17-13

【A】

A/D 変換開始要求ディレイド機能 10-141
A/D 変換器 (ADC) 17-1
A/D 変換器特性 26-34
A/D 変換器の起動 10-156
A/D 変換時間 17-17
A/D 変換精度の定義 17-22
AC 特性 26-7
AC 特性測定条件 26-33
AC バスタイミング仕様 26-13

【C】

CAN インタフェース 19-3
CAN スリープモード 19-45
CMT の割り込み要因 18-6
CPU 2-1
CSn アサート期間拡張 9-21

【D】

DC 特性 26-2
DTC インタフェース 19-56
DTC の起動 10-156
DTC の起動要因 8-11
DTC の実行状態 8-28
DTC のバス権解放タイミング 8-30
DTC ベクタアドレス 8-14

【I】

I/O ポート 21-1
I²C バスインタフェース 2 (I²C2) 16-1
I²C バスフォーマット 16-17
ID 並べ替え 19-18
IRQ 割り込み 6-12

【L】

LSI 内部バスマスタからみたアクセス 9-28

【M】

MCU 拡張モード 3-3
MCU 動作モード 3-1
MTU2、MTU2S による A/D 変換器の起動 17-18
MTU2-MTU2S の同期動作 10-145
MTU2S の機能一覧 11-1
MTU2S モジュール用クロック (MIφ) 4-1
MTU2 出力端子の初期化方法 10-186
MTU2 の機能一覧 10-2
MTU2 モジュール用クロック (MPφ) 4-1
MTU2 割り込み要因 10-154

【N】

NMI 割り込み 6-12
NMI 割り込みと DTC 起動の競合 8-38

【P】

PC トレース 7-23

【R】

RAM 23-1
RAM によるフラッシュメモリのエミュレーション 22-54
RCAN-ET のメモリマップ 19-4
RCAN-ET のリセットシーケンス 19-43
RCAN-ET の割り込み要因 19-55
RCAN-ET ビットレートの計算式 19-23
RISC 方式 2-7

【S】

SCI 割り込み要因 14-50
SCSPTR と SCI 端子との関係 14-51
SSU モード 15-19
SSU 割り込み要因 15-34

【V】

V_{CL} コンデンサ接続方法 26-36

【あ】

アクセスウェイト制御 9-19
アクセスサイクル間ウェイト 9-22

アクセスサイズとデータアライメント	9-15
アドレスエラー	5-7, 5-14, 23-2
アドレスマップ	9-4
アドレッシングモード	2-9
一般不当命令	5-11
イミディエイトデータのデータ形式	2-6
インターバルタイマモードの使用法	13-9
ウォッチドッグタイマ (WDT)	13-1
ウォッチドッグタイマモードの使用法	13-8
エラープロテクト	22-52
オフセット誤差	17-22
オンボードプログラミングモード	22-32

【か】

外形寸法図	付録-10
外部クロックを入力する方法	4-15
外部トリガ入力タイミング	17-18
外部パルス幅測定機能	10-150
各処理状態における本 LSI の端子の状態	付録-1
各動作モードにおけるレジスタの状態	25-36
各動作モードのアドレスマップ	3-4
各モジュールの動作クロック	4-4
型名一覧	付録-9
グローバルベースレジスタ (GBR)	2-4
クロック周波数制御回路	4-3
クロックタイミング	26-7
クロック同期式シリアルフォーマット (I ² C2)	16-26
クロック同期式モード	14-1, 14-36
クロック発振器 (CPG)	4-1
クロック動作モード	4-6
コントローラエリアネットワーク (RCAN-ET)	19-1
コントロールレジスタの初期値	2-5
コンペアマッチタイマ (CMT)	18-1

【さ】

算術演算命令	2-19
シーケンシャルブレイク	7-21
システム制御命令	2-23
システムレジスタの初期値	2-5
シフト命令	2-21
周波数変更方法	4-13
周辺クロック (Pφ)	4-1
シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)	14-1
シングルチップモード	3-3
シンクロナスシリアルコミュニケーションユニット (SSU)	15-1

水晶発振器	4-3
水晶発振器を接続する方法	4-14
ステータスレジスタ (SR)	2-3
スリープモード	24-11
スロット不当命令	5-11
スロット不当命令例外処理に関する注意事項	5-15
制御信号タイミング	26-10
積和レジスタ (MACH, MACL)	2-4
絶対最大定格	26-1
絶対精度	17-22
相補 PWM モード	10-106
ソフトウェアスタンバイモード	24-12
ソフトウェアプロテクト	22-52

【た】

タイムカウンタの定義	19-21
チェイン転送	8-24
調歩同期式モード	14-1, 14-27
通常空間インタフェース	9-16
ディープソフトウェアスタンバイモード	24-14
低消費電力状態	2-26
低消費電力モード	24-1
データアクセスサイクルでのユーザブレイク	7-20
データ転送命令	2-18
データトランスファコントローラ (DTC)	8-1
テストモードの設定	19-47
デッドタイム補償用機能	10-151
転送クロック	15-16
転送情報の配置と DTC ベクタテーブル	8-12
転送情報ライトバックスキップ機能	8-20
転送情報リードスキップ機能	8-20
動作モード変更時の注意事項	3-8
トラップ命令	5-10

【な】

内蔵周辺モジュール割り込み	6-13
入力サンプリングと A/D 変換時間	17-16
ノイズ除去回路	16-29
ノイズ対策上の注意	17-24
ノーマル転送モード	8-21

【は】

ハードウェアプロテクト	22-51
ハイインピーダンス制御の対象と条件	12-17
バスアービトラクション	9-24
バス関連信号の端子状態	付録-7, 付録-8
バスクロック (Bφ)	4-1

バス権解放状態.....	2-26
バスステートコントローラ (BSC)	9-1
発振子に関する注意事項.....	4-17
発振停止検出機能.....	4-16
パワーオンリセット.....	5-5
汎用レジスタ.....	2-3
汎用レジスタの初期値.....	2-5
非直線性誤差.....	17-22
ビット同期回路.....	16-36
ピンファンクションコントローラ (PFC)	20-1
ブートモード.....	22-32
フラッシュメモリ.....	22-1
フラッシュメモリ構成.....	22-7
フラッシュメモリ特性.....	26-35
フルスケール誤差.....	17-22
ブレークの送り出し.....	14-53
ブレークの検出と処理.....	14-53
ブレーク比較条件.....	7-1
プログラムカウンタ (PC)	2-4
プログラム実行状態.....	2-26
プロシージャレジスタ (PR)	2-4
ブロック転送モード.....	8-23
分岐命令.....	2-22
分周器.....	4-3
ベクタベースレジスタ (VBR)	2-4
ポートアウトプットイネーブル (POE)	12-1
ボード設計上の注意.....	17-23
ボード設計上の注意事項.....	4-17
ホルトモード.....	19-44

【ま】

マイクロプロセッサインタフェース (MPI)	19-3
マニュアルリセット.....	5-6
マルチファンクションタイムパルスユニット 2 (MTU2)	10-1
マルチファンクションタイムパルスユニット 2S (MTU2S)	11-1
マルチプロセッサ通信機能.....	14-45
命令形式.....	2-12
命令セット.....	2-15
命令の特長.....	2-7
命令フェッチサイクルでのユーザブレーク.....	7-20
メールボックス.....	19-3
メールボックスコントロール.....	19-3
メールボックスのアドレスマップ.....	19-5
メールボックスの構成.....	19-6
メールボックスの再設定.....	19-53

メッセージコントロールフィールド.....	19-7
メッセージ受信シーケンス.....	19-51
メッセージ送信シーケンス.....	19-49
メッセージデータフィールド.....	19-13
モジュールスタンバイモードの設定.....	8-37, 14-55, 15-35, 16-37, 18-7, 23-2
モジュールスタンバイ機能.....	24-15

【や】

ユーザブートモード.....	22-46
ユーザブランチ処理時間.....	22-60
ユーザブランチ処理の起動間隔.....	22-60
ユーザブレークコントローラ (UBC)	7-1
ユーザブレーク動作の流れ.....	7-19
ユーザブレーク割り込み.....	6-13
ユーザプログラムモード.....	22-36
ユーザマット.....	22-8

【ら】

ライターモード.....	22-92
リセット状態.....	2-26
リセット同期 PWM モード.....	10-103
リピート転送モード.....	8-22
量子化誤差.....	17-22
例外処理.....	5-1
例外処理後のスタックの状態.....	5-13
例外処理状態.....	2-26
例外処理ベクタテーブル.....	5-3, 6-14
例外処理ベクタテーブルアドレスの算出法.....	5-4
レジスタ	
ABACK0.....	19-37
ADANSR_0, ADANSR_1.....	17-10
ADCR_0, ADCR_1.....	17-6
ADDR0~ADDR15.....	17-11
ADSR_0, ADSR_1.....	17-8
ADSTRGR_0, ADSTRGR_1.....	17-9
BAMRA.....	7-5
BAMRB.....	7-9
BARA.....	7-4
BARB.....	7-9
BBRA.....	7-5
BBRB.....	7-12
BCR0, BCR1.....	19-21
BDMRA.....	7-8
BDMRB.....	7-11
BDRA.....	7-7
BDRB.....	7-10

BETR.....	7-17	IPRA, IPRD~IPRF, IPRH~IPRM.....	6-10
BRCR.....	7-13	IRQCR.....	6-5
BRDR.....	7-18	IRQSR.....	6-7
BRSR.....	7-17	IRR.....	19-25
BSCEHR.....	8-10, 9-12	MBIMR0.....	19-40
CMCNT.....	18-4	MCR.....	19-13
CMCOR.....	18-4	MRA.....	8-4
CMCSR.....	18-3	MRB.....	8-5
CMNCR.....	9-6	NF2CYC.....	16-16
CMSTR.....	18-2	OCSR1.....	12-7
CRA.....	8-7	OCSR2.....	12-10
CRB.....	8-7	OSCCR.....	4-12
CS0BCR, CS1BCR.....	9-7	PACRL1.....	20-16
CS0WCR, CS1WCR.....	9-10	PACRL2.....	20-16
DAR (DTC).....	8-6	PACRL3.....	20-16
DPFR.....	22-21	PACRL4.....	20-16
DTCCR.....	8-9	PADRL.....	21-4
DTCERA~DTCERE.....	8-8	PAIORL.....	20-16
DTCVBR.....	8-10	PAPRL.....	21-5
FCCS.....	22-13	PBCRL1.....	20-27
FEBS.....	22-28	PBCRL2.....	20-27
FECS.....	22-16	PBDRL.....	21-7
FKEY.....	22-17	PBIORL.....	20-26
FMATS.....	22-18	PBPRL.....	21-9
FMPAR.....	22-25	PDCRL1.....	20-32
FMPDR.....	22-26	PDCRL2.....	20-32
FPCS.....	22-16	PDCRL3.....	20-32
FPEFEQ.....	22-22	PDDRL.....	21-12
FPFR.....	22-24, 22-26, 22-29	PDIORL.....	20-32
FRQCR.....	4-10	PDPRL.....	21-13
FTDAR.....	22-19	PECRH1.....	20-37
FUBRA.....	22-23	PECRH2.....	20-37
GSR.....	19-19	PECRL1.....	20-37
ICCR1.....	16-6	PECRL2.....	20-37
ICCR2.....	16-8	PECRL3.....	20-37
ICDRR.....	16-16	PECRL4.....	20-37
ICDRS.....	16-16	PEDRH.....	21-16
ICDRT.....	16-15	PEDRL.....	21-16
ICIER.....	16-11	PEIORH.....	20-36
ICMR.....	16-9	PEIORL.....	20-36
ICR0.....	6-5	PEPRH.....	21-18
ICSR.....	16-13	PEPRL.....	21-18
ICSR1.....	12-4	PFDRL.....	21-22
ICSR2.....	12-8	POECR1.....	12-14
ICSR3.....	12-11	POECR2.....	12-15
IFCR.....	20-49	RAMCR.....	24-10
IMR.....	19-30	RAMER.....	22-30

REC.....	19-30	TDDR.....	10-68
RFPRO.....	19-39	TDER.....	10-73
RXPRO.....	19-38	TEC.....	19-30
SAR (DTC)	8-6	TGCR.....	10-67
SAR (I ² C2)	16-15	TGR.....	10-53
SCBRR (SCI)	14-18	TICCR.....	10-48
SCRDR.....	14-6	TIER.....	10-37
SCRSR (SCI)	14-6	TIOR.....	10-17
SCSCR (SCI)	14-9	TITCNT.....	10-71
SCSDCR.....	14-17	TITCR.....	10-70
SCSMR (SCI)	14-7	TMDR.....	10-15
SCSPTR.....	14-16	TOCR1.....	10-61
SCSSR.....	14-12	TOCR2.....	10-63
SCTDR.....	14-7	TOER.....	10-60
SCTSR (SCI)	14-6	TOLBR.....	10-66
SPOER.....	12-13	TRWER.....	10-59
SSCR2.....	15-12	TSR.....	10-41
SSCRH.....	15-5	TSTR.....	10-54
SSCRL.....	15-6	TSYCR.....	10-49
SSER.....	15-8	TSYR.....	10-56
SSMR.....	15-7	TWCR.....	10-74
SSRDR0~SSRDR3	15-14	TXACK0.....	19-36
SSSR.....	15-9	TXCR0.....	19-35
SSTDR0~SSTDR3	15-13	TXPR1、TXPR0	19-32
SSTRSR.....	15-15	UMSR0.....	19-41
STBCR1.....	24-4	WTCNT.....	13-4
STBCR2.....	24-5	WTCSR.....	13-5
STBCR3.....	24-6	レジスタアクセス時の注意 (WDT)	13-7
STBCR4.....	24-7	レジスタアドレス一覧 (アドレス順)	25-2
STBCR5.....	24-8	レジスタ一覧.....	25-1
STBCR6.....	24-9	レジスタのデータ形式.....	2-6
TADCOBRA_4.....	10-52	レジスタビット一覧.....	25-19
TADCOBRB_4.....	10-52	連続スキャンモード.....	17-14
TADCORA_4.....	10-52	ローカルアクセプタンスフィルタマスク	
TADCORB_4.....	10-52	(LAFM)	19-12
TADCR.....	10-50	論理演算命令.....	2-21
TBTER.....	10-72		
TBTM.....	10-47		
TCBR.....	10-69	【わ】	
TCDR.....	10-69	割り込み.....	5-8
TCNT.....	10-53	割り込み応答時間.....	6-20
TCNTCMPCLR.....	10-36	割り込みコントローラ (INTC)	6-1
TCNTS.....	10-68	割り込み動作の流れ.....	6-17
TCR.....	10-11	割り込みによる DTC の起動.....	8-33
TCSYSTR.....	10-57	割り込み優先順位.....	5-9
		割り込み例外処理終了後のスタックの状態	6-19

ルネサス32ビットRISCマイクロコンピュータ
ハードウェアマニュアル
SH7137グループ

発行年月日 2007年5月29日 Rev.1.00
2010年1月18日 Rev.3.00

発行 株式会社ルネサス テクノロジ 営業統括部
〒100-0004 東京都千代田区大手町 2-6-2

編集 株式会社ルネサスソリューションズ
グローバルストラテジックコミュニケーション本部
カスタマサポート部

株式会社ルネサステクノロジー 営業統括部 〒100-0004 東京都千代田区大手町2-6-2 日本ビル

営業お問合せ窓口
株式会社ルネサス販売

RENESAS

<http://www.renesas.com>

本			社	〒100-0004	千代田区大手町2-6-2 (日本ビル)	(03) 5201-5350
西	東	京	社	〒190-0023	立川市柴崎町2-2-23 (第二高島ビル)	(042) 524-8701
東	北	支	社	〒980-0013	仙台市青葉区花京院1-1-20 (花京院スクエア)	(022) 221-1351
い	わ	き	支	〒970-8026	いわき市平字田町120 (ラトフ)	(0246) 22-3222
茨	城	支	店	〒312-0034	ひたちなか市堀口832-2 (日立システムプラザ勝田)	(029) 271-9411
新	潟	支	店	〒950-0087	新潟市中央区東大通1-4-2 (新潟三井物産ビル)	(025) 241-4361
松	本	支	社	〒390-0815	松本市深志1-2-11 (昭和ビル)	(0263) 33-6622
中	部	支	社	〒460-0008	名古屋市中区栄4-2-29 (名古屋広小路ブレイス)	(052) 249-3330
関	西	支	社	〒541-0044	大阪市中央区伏見町4-1-1 (明治安田生命大阪御堂筋ビル)	(06) 6233-9500
北	陸	支	社	〒920-0031	金沢市広岡3-1-1 (金沢パークビル)	(076) 233-5980
広	島	支	店	〒730-0036	広島市中区袋町5-25 (広島袋町ビルディング)	(082) 244-2570
九	州	支	社	〒812-0011	福岡市博多区博多駅前2-17-1 (博多プレステージ)	(092) 481-7695

※営業お問い合わせ窓口の住所・電話番号は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。
総合お問合せ窓口：コンタクトセンタ E-Mail: csc@renesas.com

SH7137 グループ
ハードウェアマニュアル