

# RX ファミリ

## SCI モジュール

### Firmware Integration Technology

R01AN1815JJ0200

Rev. 2.00

2017.07.24

#### 要旨

本ドキュメントは、Firmware Integration Technology (FIT) を使用したシリアルコミュニケーションインタフェース (SCI)モジュールについて説明します。

本モジュールは、RX MCU の SCI の全チャンネルに対応し、調歩同期式、クロック同期式、および簡易 SPI (SSPI)を使用できます。チャンネル、およびモードは個別に有効／無効を設定できます。

以降、本モジュールを SCI FIT モジュールと称します。

#### 対象デバイス

本モジュールは以下のデバイスで使用できます。

- RX110、RX111、RX113 グループ
- RX130 グループ
- RX210 グループ
- RX230、RX231、RX23T グループ
- RX24T グループ
- RX24U グループ
- RX63N、RX631 グループ
- RX64M グループ
- RX65N グループ
- RX71M グループ

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

#### 関連ドキュメント

- Firmware Integration Technology ユーザーズマニュアル (R01AN1833)
- ボードサポートパッケージモジュール Firmware Integration Technology (R01AN1685)
- バイト型キューバッファ (BYTEQ) モジュール Firmware Integration Technology (R01AN1683)
- e<sup>2</sup> studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1723)
- CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)
- Renesas e<sup>2</sup> studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド(R20AN0451)

## 目次

1.	概要.....	3
1.1	SCI FIT モジュールとは.....	5
1.2	API の概要 .....	5
2.	API 情報.....	6
2.1	ハードウェアの要求.....	6
2.2	ハードウェアリソースの要求 .....	6
2.2.1	SCI .....	6
2.2.2	GPIO .....	6
2.3	ソフトウェアの要求.....	6
2.4	制限事項 .....	6
2.5	対応ツールチェーン.....	6
2.6	使用する割り込みベクタ .....	7
2.7	ヘッダファイル .....	13
2.8	整数型.....	13
2.9	コンパイル時の設定.....	14
2.10	コードサイズ.....	16
2.11	引数.....	18
2.12	戻り値.....	19
2.13	コールバック関数.....	20
2.14	FIT モジュールの追加方法 .....	23
3.	API 関数.....	24
3.1	R_SCI_Open().....	24
3.2	R_SCI_Close() .....	29
3.3	R_SCI_Send().....	30
3.4	R_SCI_Receive().....	32
3.5	R_SCI_SendReceive() .....	35
3.6	R_SCI_Control().....	37
3.7	R_SCI_GetVersion() .....	41
4.	端子設定 .....	42
5.	デモプロジェクト.....	43
5.1	sci_demo_rskrx113.....	43
5.2	sci_demo_rskrx231.....	44
5.3	sci_demo_rskrx64m.....	45
5.4	sci_demo_rskrx71m.....	46
5.5	ワークスペースへのデモ追加 .....	47
5.6	デモのダウンロード方法.....	47
6.	付録.....	48
6.1	動作確認環境.....	48
6.2	トラブルシューティング .....	50
7.	参考ドキュメント.....	51

## 1. 概要

SCI FIT モジュールは、RX MCU のグループに応じて、下記の SCI 周辺機能をサポートしています。

表 1.1 MCU グループに対応する SCI 周辺機能の一覧

	SCIc	SCId	SCLe	SCIf	SCIg	SCIh	SCli
RX110			○	○			
RX111			○	○			
RX113			○	○			
RX130					○	○	
RX210	○	○					
RX230	○	○					
RX231	○	○					
RX23T					○		
RX24T					○		
RX24U					○		
RX63N	○	○					
RX631	○	○					
RX64M					○	○	
RX65N					○	○	○
RX71M					○	○	

ご使用の RX MCU のハードウェアマニュアルで、シリアルコミュニケーションインタフェース (SCI) の章をご覧ください。SCI 周辺機能についてご確認ください。本モジュールでは、基本的な UART、簡易 SPI モード（マスタのみ）、およびクロック同期式モード（マスタのみ）をサポートしています。また、調歩同期式モードでは、以下の機能をサポートしています。

- ノイズ除去
- SCK 端子への外部クロック出力
- CTS または RTS 端子を用いたハードウェアフロー制御

本モジュールでサポートされない機能:

- 拡張モード（チャネル 12）
- マルチプロセッサモード（全チャネル）
- イベントリンク
- DMAC/DTC データ転送

### サポートチャネルについて

本モジュールは SCI 周辺機能に装備されているすべてのチャネルをサポートします。使用チャネルは `r_sci_rx_config.h` で定義できます。使用しないチャネルはこの定義を設定することで、コンパイル時の定義で省くことができ、RAM の使用サイズやコードサイズを抑えることができます。

ユーザによって `R_SCI_Open()` 関数が呼び出されると、本モジュールはチャネルを初期化します。`R_SCI_Open()` 関数で、SCI 周辺機能を起動し、指定されたモードに応じて初期設定を行います。`R_SCI_Open()` 関数では、チャネルを識別するためのハンドルを返します。このハンドルは、対象チャネルに関連するレジスタ、バッファ、その他の必要な情報へのポインタを保持する内部構造体を参照しており、他の API 関数に引数として渡すことで、利用チャネルに対する処理を行うことができます。

### 割り込みと送受信について

本モジュールでは TXI、TEI、RXI、および ERI 割り込みを使用します。調歩同期式モードでは、本モジュールは、リングバッファを使用して、入力データおよび出力データをキューに置きます。これらのバッファサイズもコンパイル時に定義できます。

TXI および TEI 割り込みは調歩同期式モードでのみ使用されます。TXI 割り込みは、TDR レジスタの 1 バイト分のデータが TSR レジスタにシフトされたときに発生します。この割り込みで、送信リングバッファ内の次の 1 バイト分のデータが TDR レジスタにセットされます。`R_SCI_Open()` 関数でコールバック関数がユーザによって指定されていれば、TEI 割り込みによって、その関数が呼び出されます。また、本モジュールでは、コンパイル時の設定で TEI 割り込み処理をコードから省くことも可能です。

RXI 割り込みは、RDR レジスタに 1 バイト分のデータが転送されたときに発生します。調歩同期式モードでは、RXI 割り込み処理で受信したデータを受信リングバッファにセットします。その後、`R_SCI_Receive()` 関数が呼び出されると、受信リングバッファにセットされているデータにアクセスします。コールバック関数が指定されている場合、受信イベント（1 バイト受信）をトリガに、指定された関数が呼び出されます。受信キューがフルの場合、最後に受け取ったデータを未保存のまま、コールバック関数を呼び出します。SSPI およびクロック同期式モードでは、`R_SCI_Receive()` または `R_SCI_SendReceive()` 関数で指定された受信用のバッファにデータが格納されます。`R_SCI_Receive()` または `R_SCI_SendReceive()` 関数が呼び出される前に受信したデータは無視されます。SSPI およびクロック同期式モードでは、RXI 割り込み処理内でデータの送受信が行われます。送受信されるデータの残数は `R_SCI_Open()` の第 4 引数にセットされるハンドル内の送信用カウンタ (`tx_cnt`)、受信用カウンタ (`rx_cnt`) の値で確認することができます。詳細は「2.11 引数」を参照ください。

### エラー検出について

受信時にフレーミングエラー、オーバランエラー、パリティエラーのいずれかのエラーを検出すると、ERI 割り込み要求が発生します。コールバック関数が指定されていれば、割り込み処理でエラーのタイプを判定し、イベントを通知します。詳細は「2.13 コールバック関数」を参照ください。

コールバック関数の有無にかかわらず、FIT モジュールが ERI 割り込み処理にてエラーフラグをクリアします。FIFO 機能を使用している場合は、エラーフラグをクリアする前にコールバック関数が呼び出されます。そのため、受信数分の FRDR レジスタを読み出すことで、どのデータを受信したときにエラーが発生したかを判定することができます。詳細は「2.13 コールバック関数」を参照ください。

## 1.1 SCI FIT モジュールとは

本モジュールは API として、プロジェクトに組み込んで使用します。本モジュールの組み込み方については、2.14 FIT モジュールの追加方法を参照してください。

## 1.2 API の概要

表 1.2 に本モジュールに含まれる API 関数を示します。また、2.9 コードサイズに本モジュールに必要なメモリサイズを示します。

表 1.2 API 関数一覧

関数	関数説明
R_SCI_Open()	SCI チャンネルを有効にし、関連するレジスタを初期化します。また、割り込みを許可し、他の API 関数に提供するチャンネルのハンドルを設定します。受信エラーが発生した場合、あるいは他の割り込みイベントが発生した場合に呼び出すコールバック関数を設定します。
R_SCI_Close()	SCI チャンネルを無効にし、関連する割り込みを禁止にします。
R_SCI_Send()	送信中でなければ、送信処理を行います。
R_SCI_Receive()	調歩同期の場合、RXI 割り込みによってキューに配置されたデータを取得します。 クロック同期および SSPI の場合、送信中でない、かつ受信中でなければ、ダミーデータの送信、および受信処理を開始します。
R_SCI_SendReceive()	クロック同期式および SSPI モードのみで使用します。送信中でない、かつ受信中でなければ、データの送信と受信を同時に行います。
R_SCI_Control()	対象の SCI チャンネルに対し、特殊なハードウェアおよびソフトウェア動作を行います。
R_SCI_GetVersion()	本モジュールのバージョン番号を返します。

---

## 2. API 情報

---

### 2.1 ハードウェアの要求

---

本モジュールを使用するには、ご使用の MCU が以下の機能をサポートしていることが要求されます。

- SCI

---

### 2.2 ハードウェアリソースの要求

---

ここでは、本モジュールが要求するハードウェアの周辺機能について説明します。特に記載がない場合、ここで説明するリソースは本モジュールが使用できるように、ユーザは使用しないでください。

#### 2.2.1 SCI

本モジュールでは、SCI の機能を使用できます。SCI チャネルは、“r\_sci\_rx\_config.h”ファイルで無効に設定して、個別に省くことができます。

#### 2.2.2 GPIO

本モジュールでは、SCI の各チャネルに対応したポート端子を使用します。これらの端子は汎用入出力端子としては使用できません。SSPI モードでは、SS 端子用のポート端子が必要です。

---

### 2.3 ソフトウェアの要求

---

本モジュールは以下のソフトウェアに依存します。

- r\_bsp
- r\_byteq（調歩同期式モードのみ）

---

### 2.4 制限事項

---

本モジュールには以下の制限があります。

- 対象デバイスが RX63N、RX631 の場合、SCI のグループ割り込みのベクタ設定を本モジュール内で行っているため、SCI と使用するグループ割り込みが競合する RSPI は同時に使用できません。

---

### 2.5 対応ツールチェーン

---

本 FIT モジュールは「6.1 動作確認環境」に示すツールチェーンで動作確認を行っています。

## 2.6 使用する割り込みベクタ

調歩同期モードの場合、R\_SCI\_Open 関数を実行すると、RXIn 割り込み、ERIn 割り込みが有効になります。R\_SCI\_Send 関数を実行すると TXIn 割り込みが有効になります。また、マクロ定義 SCI\_CFG\_TEI\_INCLUDED が “1” の場合、最終データの送信を開始時に TEIn 割り込みが有効になります。

クロック同期モードおよび SSPI モードの場合、R\_SCI\_Open 関数を実行すると、RXIn 割り込み、ERIn 割り込みが有効になります。TXIn 割り込み、TEIn 割り込みは使用しません。

表 2.1 に本 FIT モジュールが使用する割り込みベクタを示します。

表 2.1 使用する割り込みベクター一覧

デバイス	割り込みベクタ
RX110、RX111	ERI2 割り込み (ベクタ番号:186)
RX113、RX130	RXI2 割り込み (ベクタ番号:187)
RX210、RX230	TXI2 割り込み (ベクタ番号:188)
RX231、RX23T	TEI2 割り込み (ベクタ番号:189)
RX24T、RX24U	ERI3 割り込み (ベクタ番号:190)
(注 1)	RXI3 割り込み (ベクタ番号:191)
	TXI3 割り込み (ベクタ番号:192)
	TEI3 割り込み (ベクタ番号:193)
	ERI4 割り込み (ベクタ番号:194)
	RXI4 割り込み (ベクタ番号:195)
	TXI4 割り込み (ベクタ番号:196)
	TEI4 割り込み (ベクタ番号:197)
	ERI7 割り込み (ベクタ番号:206)
	RXI7 割り込み (ベクタ番号:207)
	TXI7 割り込み (ベクタ番号:208)
	TEI7 割り込み (ベクタ番号:209)
	ERI10 割り込み (ベクタ番号:210)
	RXI10 割り込み (ベクタ番号:211)
	TXI10 割り込み (ベクタ番号:212)
	TEI10 割り込み (ベクタ番号:213)
	ERI0 割り込み (ベクタ番号:214)
	RXI0 割り込み (ベクタ番号:215)
	TXI0 割り込み (ベクタ番号:216)
	TEI0 割り込み (ベクタ番号:217)
	ERI1 割り込み (ベクタ番号:218)
	RXI1 割り込み (ベクタ番号:219)
	TXI1 割り込み (ベクタ番号:220)
	TEI1 割り込み (ベクタ番号:221)

注1. MCU およびピン数によって、使用できる割り込みベクタが異なります。

デバイス	割り込みベクタ
RX110、RX111	ERI5 割り込み (ベクタ番号:222)
RX113、RX130	RXI5 割り込み (ベクタ番号:223)
RX210、RX230	TXI5 割り込み (ベクタ番号:224)
RX231、RX23T	TEI5 割り込み (ベクタ番号:225)
RX24T、RX24U	ERI6 割り込み (ベクタ番号:226)
(注 1)	RXI6 割り込み (ベクタ番号:227)
	TXI6 割り込み (ベクタ番号:228)
	TEI6 割り込み (ベクタ番号:229)
	ERI8 割り込み (ベクタ番号:230)
	RXI8 割り込み (ベクタ番号:231)
	TXI8 割り込み (ベクタ番号:232)
	TEI8 割り込み (ベクタ番号:233)
	ERI9 割り込み (ベクタ番号:234)
	RXI9 割り込み (ベクタ番号:235)
	TXI9 割り込み (ベクタ番号:236)
	TEI9 割り込み (ベクタ番号:237)
	ERI12 割り込み (ベクタ番号:238)
	RXI12 割り込み (ベクタ番号:239)
	TXI12 割り込み (ベクタ番号:240)
	TEI12 割り込み (ベクタ番号:241)
	ERI11 割り込み (ベクタ番号:250)
	RXI11 割り込み (ベクタ番号:251)
	TXI11 割り込み (ベクタ番号:252)
	TEI11 割り込み (ベクタ番号:253)

注1. MCU およびピン数によって、使用できる割り込みベクタが異なります。



デバイス	割り込みベクタ
RX631、RX63N	RXI0 割り込み (ベクタ番号:214)
	TXI0 割り込み (ベクタ番号:215)
	TEI0 割り込み (ベクタ番号:216)
	RXI1 割り込み (ベクタ番号:217)
	TXI1 割り込み (ベクタ番号:218)
	TEI1 割り込み (ベクタ番号:219)
	RXI2 割り込み (ベクタ番号:220)
	TXI2 割り込み (ベクタ番号:221)
	TEI2 割り込み (ベクタ番号:222)
	RXI3 割り込み (ベクタ番号:223)
	TXI3 割り込み (ベクタ番号:224)
	TEI3 割り込み (ベクタ番号:225)
	RXI4 割り込み (ベクタ番号:226)
	TXI4 割り込み (ベクタ番号:227)
	TEI4 割り込み (ベクタ番号:228)
	RXI5 割り込み (ベクタ番号:229)
	TXI5 割り込み (ベクタ番号:230)
	TEI5 割り込み (ベクタ番号:231)
	RXI6 割り込み (ベクタ番号:232)
	TXI6 割り込み (ベクタ番号:233)
	TEI6 割り込み (ベクタ番号:234)
	RXI7 割り込み (ベクタ番号:235)
	TXI7 割り込み (ベクタ番号:236)
	TEI7 割り込み (ベクタ番号:237)
	RXI8 割り込み (ベクタ番号:238)
	TXI8 割り込み (ベクタ番号:239)
	TEI8 割り込み (ベクタ番号:240)
	RXI9 割り込み (ベクタ番号:241)
	TXI9 割り込み (ベクタ番号:242)
	TEI9 割り込み (ベクタ番号:243)
	RXI10 割り込み (ベクタ番号:244)
	TXI10 割り込み (ベクタ番号:245)
	TEI10 割り込み (ベクタ番号:246)
	RXI11 割り込み (ベクタ番号:247)
	TXI11 割り込み (ベクタ番号:248)
	TEI11 割り込み (ベクタ番号:249)
	RXI12 割り込み (ベクタ番号:250)
	TXI12 割り込み (ベクタ番号:251)
	TEI12 割り込み (ベクタ番号:252)

デバイス	割り込みベクタ
RX631、RX63N	GROUP12 割り込み（ベクタ番号: 114） <ul style="list-style-type: none"><li>● ERI0 割り込み（グループ割り込み要因番号：0）</li><li>● ERI1 割り込み（グループ割り込み要因番号：1）</li><li>● ERI2 割り込み（グループ割り込み要因番号：2）</li><li>● ERI3 割り込み（グループ割り込み要因番号：3）</li><li>● ERI4 割り込み（グループ割り込み要因番号：4）</li><li>● ERI5 割り込み（グループ割り込み要因番号：5）</li><li>● ERI6 割り込み（グループ割り込み要因番号：6）</li><li>● ERI7 割り込み（グループ割り込み要因番号：7）</li><li>● ERI8 割り込み（グループ割り込み要因番号：8）</li><li>● ERI9 割り込み（グループ割り込み要因番号：9）</li><li>● ERI10 割り込み（グループ割り込み要因番号：10）</li><li>● ERI11 割り込み（グループ割り込み要因番号：11）</li><li>● ERI12 割り込み（グループ割り込み要因番号：12）</li></ul>

デバイス	割り込みベクタ
RX64M、RX71M	RXI0 割り込み (ベクタ番号:58) TXI0 割り込み (ベクタ番号:59) RXI1 割り込み (ベクタ番号:60) TXI1 割り込み (ベクタ番号:61) RXI2 割り込み (ベクタ番号:62) TXI2 割り込み (ベクタ番号:63) RXI3 割り込み (ベクタ番号:80) TXI3 割り込み (ベクタ番号:81) RXI4 割り込み (ベクタ番号:82) TXI4 割り込み (ベクタ番号:83) RXI5 割り込み (ベクタ番号:84) TXI5 割り込み (ベクタ番号:85) RXI6 割り込み (ベクタ番号:86) TXI6 割り込み (ベクタ番号:87) RXI7 割り込み (ベクタ番号:98) TXI7 割り込み (ベクタ番号:99) RXI12 割り込み (ベクタ番号:116) TXI12 割り込み (ベクタ番号:117) GROUPBL0 割り込み (ベクタ番号: 110) <ul style="list-style-type: none"> <li>● TEI0 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 0)</li> <li>● ERI0 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 1)</li> <li>● TEI1 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 2)</li> <li>● ERI1 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 3)</li> <li>● TEI2 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 4)</li> <li>● ERI2 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 5)</li> <li>● TEI3 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 6)</li> <li>● ERI3 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 7)</li> <li>● TEI4 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 8)</li> <li>● ERI4 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 9)</li> <li>● TEI5 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 10)</li> <li>● ERI5 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 11)</li> <li>● TEI6 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 12)</li> <li>● ERI6 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 13)</li> <li>● TEI7 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 14)</li> <li>● ERI7 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 15)</li> <li>● TEI12 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 16)</li> <li>● ERI12 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 17)</li> </ul>

デバイス	割り込みベクタ
RX65N	RXI0 割り込み (ベクタ番号:58) TXI0 割り込み (ベクタ番号:59) RXI1 割り込み (ベクタ番号:60) TXI1 割り込み (ベクタ番号:61) RXI2 割り込み (ベクタ番号:62) TXI2 割り込み (ベクタ番号:63) RXI3 割り込み (ベクタ番号:80) TXI3 割り込み (ベクタ番号:81) RXI4 割り込み (ベクタ番号:82) TXI4 割り込み (ベクタ番号:83) RXI5 割り込み (ベクタ番号:84) TXI5 割り込み (ベクタ番号:85) RXI6 割り込み (ベクタ番号:86) TXI6 割り込み (ベクタ番号:87) RXI7 割り込み (ベクタ番号:98) TXI7 割り込み (ベクタ番号:99) RXI8 割り込み (ベクタ番号:100) TXI8 割り込み (ベクタ番号:101) RXI9 割り込み (ベクタ番号:102) TXI9 割り込み (ベクタ番号:103) RXI10 割り込み (ベクタ番号:104) TXI10 割り込み (ベクタ番号:105) RXI11 割り込み (ベクタ番号:114) TXI11 割り込み (ベクタ番号:115) RXI12 割り込み (ベクタ番号:116) TXI12 割り込み (ベクタ番号:117) GROUPBL0 割り込み (ベクタ番号: 110) <ul style="list-style-type: none"> <li>● TEI0 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 0)</li> <li>● ERI0 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 1)</li> <li>● TEI1 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 2)</li> <li>● ERI1 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 3)</li> <li>● TEI2 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 4)</li> <li>● ERI2 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 5)</li> <li>● TEI3 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 6)</li> <li>● ERI3 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 7)</li> <li>● TEI4 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 8)</li> <li>● ERI4 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 9)</li> <li>● TEI5 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 10)</li> <li>● ERI5 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 11)</li> <li>● TEI6 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 12)</li> <li>● ERI6 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 13)</li> <li>● TEI7 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 14)</li> <li>● ERI7 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 15)</li> <li>● TEI12 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 16)</li> <li>● ERI12 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 17)</li> </ul>

デバイス	割り込みベクタ
RX65N	GROUPBL1 割り込み (ベクタ番号: 111) <ul style="list-style-type: none"><li>• TEI8 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 24)</li><li>• ERI8 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 25)</li><li>• TEI9 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 26)</li><li>• ERI9 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 27)</li></ul> GROUPAL0 割り込み (ベクタ番号: 112) <ul style="list-style-type: none"><li>• TEI10 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 8)</li><li>• ERI10 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 9)</li><li>• TEI11 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 12)</li><li>• ERI11 割り込み (グループ割り込み要因番号 : 13)</li></ul>

## 2.7 ヘッダファイル

API 呼び出しと対応するインタフェース定義はすべて、`r_sci_rx_if.h` ファイルに記述されています。ビルド時に設定可能なコンフィギュレーションオプションは、`r_sci_rx_config.h` に記述されています。

上記 2 ファイルは、ユーザアプリケーションによってインクルードする必要があります。

## 2.8 整数型

コードをわかりやすく、また移植が容易に行えるように、本プロジェクトでは ANSI C99 (Exact width integer types (固定幅の整数型)) を使用しています。これらの型は `stdint.h` で定義されています。

## 2.9 コンパイル時の設定

ビルド時に設定可能なコンフィギュレーションオプションは `r_sci_rx_config.h` ファイルに含まれます。下表に各設定の概要を示します。

コンフィギュレーションオプション (r_sci_rx_config.h) (1/2)	
定義	説明
<pre>#define SCI_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE ※デフォルト値は “1”</pre>	<ul style="list-style-type: none"> <li>1: ビルド時にパラメータチェックの処理をコードに含めます。</li> <li>0: ビルド時にパラメータチェックの処理をコードから省略します。このオプションに <code>BSP_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE</code> を設定すると、システムのデフォルト設定が使用されます。</li> </ul>
<pre>#define SCI_CFG_ASYNC_INCLUDED ※デフォルト値は “1” #define SCI_CFG_SYNC_INCLUDED ※デフォルト値は “0” #define SCI_CFG_SSPI_INCLUDED ※デフォルト値は “0”</pre>	<p>モードに特定のコードを含むかどうかを定義します。</p> <p>“1” を設定すると、対応する処理をコードに含めます。使用しないモードに対しては、“0” を設定してください。全体のコードサイズを小さくできます。</p>
<pre>#define SCI_CFG_DUMMY_TX_BYTE ※デフォルト値は “0xFF”</pre>	<p>このオプションは SSPI およびクロック同期式モードでのみ使用します。R_SCI_Receive()関数の呼び出しで、各バイトデータの受信に対して送信されるダミーデータの値です。</p>
<pre>#define SCI_CFG_CH0_INCLUDED #define SCI_CFG_CH1_INCLUDED #define SCI_CFG_CH2_INCLUDED #define SCI_CFG_CH3_INCLUDED #define SCI_CFG_CH4_INCLUDED #define SCI_CFG_CH5_INCLUDED #define SCI_CFG_CH6_INCLUDED #define SCI_CFG_CH7_INCLUDED #define SCI_CFG_CH8_INCLUDED #define SCI_CFG_CH9_INCLUDED #define SCI_CFG_CH10_INCLUDED #define SCI_CFG_CH11_INCLUDED #define SCI_CFG_CH12_INCLUDED ※各デフォルト値は以下のとおり: CH0、CH2～CH12: 0、CH1: 1</pre>	<p>チャンネルごとに送受信バッファ、カウンタ、割り込み、その他のプログラム、RAM などのリソースを持ちます。このオプションを “1” に設定すると、そのチャンネルに関連したリソースが割り当てられます。</p> <p><b>デフォルトでは CH1 のみが有効に設定されています。config ファイルにて、使用するチャンネルを確認してください。</b></p>
<pre>#define SCI_CFG_CH0_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH1_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH2_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH3_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH4_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH5_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH6_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH7_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH8_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH9_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH10_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH11_TX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH12_TX_BUFSIZ ※デフォルト値はすべて “80”</pre>	<p>調歩同期式モードで、各チャンネルの送信キューに使用されるバッファサイズを指定します。</p> <p>使用するチャンネルに対応する “SCI_CFG_CHn_INCLUDED”、または “SCI_CFG_ASYNC_INCLUDED” が “0” に設定されている場合は、バッファは割り当てられません。</p>

## コンフィギュレーションオプション (r\_sci\_rx\_config.h) (2/2)

定義	説明
<pre>#define SCI_CFG_CH0_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH1_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH2_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH3_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH4_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH5_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH6_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH7_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH8_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH9_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH10_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH11_RX_BUFSIZ #define SCI_CFG_CH12_RX_BUFSIZ</pre> ※デフォルト値はすべて “80”	<p>調歩同期式モードで、各チャンネルの受信キューに使用されるバッファサイズを指定します。</p> <p>使用するチャンネルに対応する “SCI_CFG_CHn_INCLUDED” か “SCI_CFG_ASYNC_INCLUDED” が “0” に設定されている場合は、バッファは割り当てられません。</p>
<pre>#define SCI_CFG_TEI_INCLUDED</pre> ※デフォルト値は “0”	<p>このオプションを “1” に設定すると、送信データエンティティ割り込みの処理をコードに含めます。TEI 割り込みは、データの最終バイトの最終ビットが出力されたときに発生します。この割り込みで、ユーザ設定のコールバック関数 (R_SCI_Open()) で設定) が呼び出されます。</p>
<pre>#define SCI_CFG_RXERR_PRIORITY</pre> ※デフォルト値は “3”	<p>このオプションは RX63N、RX631 のみに適用されます。グループ 12 エラー割り込みの優先レベルを設定します。優先レベルは最低値が 1、最高値が 15 です。この割り込みで全チャンネルのオーバランエラー、フレーミングエラー、パリティエラーを処理します。</p>
<pre>#define SCI_CFG_ERI_TEI_PRIORITY</pre> ※デフォルト値は “3”	<p>このオプションは RX64M、RX71M、RX65N のみに適用されます。エラー割り込み (ERI) と送信終了割り込み (TEI) の優先レベルを設定します。優先レベルは最低値が 1、最高値が 15 です。ERI 割り込みで全チャンネルのオーバランエラー、フレーミングエラー、パリティエラーを処理します。TEI 割り込みで、最終ビットが送信され、送信完了状態になったことを示します (調歩同期式モード)。</p>
<pre>#define SCI_CFG_CH10_FIFO_INCLUDED #define SCI_CFG_CH11_FIFO_INCLUDED</pre> ※デフォルト値は “0”	<p>このオプションは FIFO 機能を搭載する SCI モジュール(SCIi)をサポートする MCU の場合のみ適用される定義となります。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1 : ビルド時に FIFO 機能に関する処理をコードに含めます。</li> <li>0 : ビルド時に FIFO 機能に関する処理をコードから除外します。</li> </ul>
<pre>#define SCI_CFG_CH10_TX_FIFO_THRESH #define SCI_CFG_CH11_TX_FIFO_THRESH</pre> ※デフォルト値は “8”	<p>このオプションは FIFO 機能を搭載する SCI モジュール(SCIi)をサポートする MCU の場合のみ適用される定義となります。</p> <p>SCI の動作モードがクロック同期式モード、簡易 SPI モードの場合は受信 FIFO のしきい値の設定と同じ値を設定してください。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>0~15 : 送信 FIFO のしきい値を設定します。</li> </ul>
<pre>#define SCI_CFG_CH10_RX_FIFO_THRESH #define SCI_CFG_CH11_RX_FIFO_THRESH</pre> ※デフォルト値は “8”	<p>このオプションは FIFO 機能を搭載する SCI モジュール(SCIi)をサポートする MCU の場合のみ適用される定義となります。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1~15 : 受信 FIFO のしきい値を設定します。</li> </ul>

## 2.10 コードサイズ

ツールチェーンでのコードサイズは、最適化レベル 2、およびコードサイズ重視の最適化を前提としたサイズです。ROM (コードおよび定数) と RAM (グローバルデータ) のサイズは、本モジュールのコンフィギュレーションヘッダファイルで設定される、ビルド時のコンフィギュレーションオプションによって決まります。

本モジュールは他の FIT モジュールに依存するため、それらの FIT モジュールのメモリサイズも考慮する必要があります。本モジュールが依存する FIT モジュールに必要なメモリサイズについては、セクション 2.3 に記載された各モジュールのドキュメントでご確認ください。

以下に RX130、RX231、RX64M、RX65N の場合の各通信方式のサイズを示します。

ROM および RAM の最小サイズ (バイト)					
デバイス	分類		使用メモリ		備考
			パラメータチェック 処理あり	パラメータチェック 処理なし	
RX130	調歩同期	ROM	2844 バイト	2502 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	192 バイト	192 バイト	1 チャンネル使用
	クロック同期	ROM	2569 バイト	2174 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	36 バイト	36 バイト	1 チャンネル使用
	調歩同期 + クロック同期 (または簡易 SPI)	ROM	3872 バイト	3386 バイト	計 2 チャンネル使用
		RAM	392 バイト	392 バイト	計 2 チャンネル使用
	最大使用スタックサイズ		164 バイト		
RX231	調歩同期	ROM	2763 バイト	2420 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	192 バイト	192 バイト	1 チャンネル使用
	クロック同期	ROM	2488 バイト	2093 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	36 バイト	36 バイト	1 チャンネル使用
	調歩同期 + クロック同期 (または簡易 SPI)	ROM	3791 バイト	3376 バイト	計 2 チャンネル使用
		RAM	392 バイト	392 バイト	計 2 チャンネル使用
	最大使用スタックサイズ		132 バイト		
RX64M	調歩同期	ROM	2866 バイト	2505 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	192 バイト	192 バイト	1 チャンネル使用
	クロック同期	ROM	2599 バイト	2186 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	36 バイト	36 バイト	1 チャンネル使用
	調歩同期 + クロック同期 (または簡易 SPI)	ROM	3900 バイト	3395 バイト	計 2 チャンネル使用
		RAM	392 バイト	392 バイト	計 2 チャンネル使用
	最大使用スタックサイズ		144 バイト		



ROM および RAM の最小サイズ (バイト)					
デバイス	分類		使用メモリ		備考
			パラメータチェック 処理あり	パラメータチェック 処理なし	
RX65N	調歩同期	ROM	2854 バイト	2493 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	192 バイト	192 バイト	1 チャンネル使用
	クロック同期	ROM	2587 バイト	2174 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	36 バイト	36 バイト	1 チャンネル使用
	調歩同期 + クロック同期 (または簡易 SPI)	ROM	3888 バイト	3383 バイト	計 2 チャンネル使用
		RAM	392 バイト	392 バイト	計 2 チャンネル使用
	最大使用スタックサイズ		144 バイト		
	FIFO モード + 調歩同期	ROM	3738 バイト	3327 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	200 バイト	200 バイト	1 チャンネル使用
	FIFO モード + クロック同期	ROM	3715 バイト	3224 バイト	1 チャンネル使用
		RAM	44 バイト	44 バイト	1 チャンネル使用
	FIFO モード + 調歩同期 + クロック同期 (または簡易 SPI)	ROM	5277 バイト	4698 バイト	計 2 チャンネル使用
		RAM	408 バイト	408 バイト	計 2 チャンネル使用
	最大使用スタックサイズ		184 バイト		

RAM の要求サイズは設定されるチャンネル数によって変わります。RAM には各チャンネルのデータ構造体が格納されています。また、調歩同期式モードでは、チャンネルごとに送信キューと受信キューが配置されます。バッファには、送信／受信キュー用に最低で 2 バイトが割り当てられますので、チャンネルごとに最低 4 バイトが割り当てられることになります。キューバッファのサイズはユーザによる設定が可能なので、バッファに割り当てられるサイズによっては、RAM に要求されるサイズが増減します。

以下に調歩同期式モードで必要となる RAM サイズの計算方法を示します。

- ・使用するチャンネル数 (1~12) × (チャンネルごとのデータ構造体 (32 バイト)
  - + 送信キューのバッファサイズ (SCI\_CFG\_CHn\_TX\_BUFSIZ によって指定されたサイズ)
  - + 受信キューのバッファサイズ (SCI\_CFG\_CHn\_RX\_BUFSIZ によって指定されたサイズ) )
- ※FIFO モードの場合、チャンネルごとのデータ構造体は 36 バイトとなります。

クロック同期式および SPI モードを使用する場合の RAM の要求サイズは、使用するチャンネル数 × チャンネルごとのデータ構造体 (36 バイト、FIFO モードの場合は 40 バイト固定) となります。

ROM の要求サイズも設定されるチャンネル数によって変わります。正確なサイズは、選択されたチャンネルの組み合わせとコンパイラのコード最適化の状態によって異なります。

## 2.11 引数

API 関数の引数である構造体を示します。この構造体は、API 関数のプロトタイプ宣言とともに `r_sci_rx_if.h` に記載されています。

### [チャンネル管理用構造体]

SCI の各チャンネルを制御するために必要な管理情報を格納するための構造体です。

この構造体はコンフィグレーションオプションの設定、およびデバイスの種類によって、内容が異なります。ユーザはチャンネル管理用構造体の中身を意識する必要はありませんが、クロック同期式モード/SSPI モードの場合、`tx_cnt`、`rx_cnt` を参照することにより、処理すべき残データの数を確認することが出来ます。以下に、デバイスの種類が RX65N の場合のチャンネル管理用構造体を示します。

```
typedef struct st_sci_ch_ctrl    // チャンネル管理用構造体
{
    sci_ch_rom_t const *rom;      // チャンネルに対応する SCI のレジスタの先頭アドレス
    sci_mode_t          mode;     // 現在チャンネルにセットされている SCI 動作モード
    uint32_t            baud_rate; // 現在チャンネルにセットされているビットレート
    void                (*callback)(void *p_args); // コールバック関数のアドレス
    union
    {
        #if (SCI_CFG_ASYNC_INCLUDED)
            byteq_hdl_t    que;    // 送信用バイトキュー(調歩同期式モード)
        #endif
        uint8_t            *buf;    // 送信用バッファの先頭アドレス(クロック同期式/SSPI モード)
    } u_tx_data;
    union
    {
        #if (SCI_CFG_ASYNC_INCLUDED)
            byteq_hdl_t    que;    // 受信用バイトキュー(調歩同期式モード)
        #endif
        uint8_t            *buf;    // 受信用バッファの先頭アドレス(クロック同期式/SSPI モード)
    } u_rx_data;
    bool                  tx_idle; // 送信アイドル状態(アイドル状態/送信中)
    #if (SCI_CFG_SSPI_INCLUDED || SCI_CFG_SYNC_INCLUDED)
        bool                save_rx_data; // 受信用データ保存(有効/無効)
        uint16_t            tx_cnt;      // 送信用カウンタ
        uint16_t            rx_cnt;      // 受信用カウンタ
        bool                 tx_dummy;    // ダミーデータ送信(有効/無効)
    #endif
    uint32_t              pclk_speed;    // 周辺モジュールクロックの動作周波数
    #if SCI_CFG_FIFO_INCLUDED
        uint8_t             fifo_ctrl;   // FIFO 機能(有効/無効)
        uint8_t             rx_dflt_thresh; // 受信 FIFO しきい値 (デフォルト)
        uint8_t             rx_curr_thresh; // 受信 FIFO しきい値 (カレント)
        uint8_t             tx_dflt_thresh; // 送信 FIFO しきい値 (デフォルト)
        uint8_t             tx_curr_thresh; // 送信 FIFO しきい値 (カレント)
    #endif
    } sci_ch_ctrl_t;
```

---

## 2.12 戻り値

---

以下に本モジュールの API 関数で利用できる戻り値を示します。戻り値の列挙型は、API 関数の宣言と共に `r_sci_rx_if.h` に記載されています。

```
typedef enum e_sci_err          // SCI API エラーコード
{
    SCI_SUCCESS=0,
    SCI_ERR_BAD_CHAN,           // 存在しないチャンネルの番号
    SCI_ERR_OMITTED_CHAN,       // config.h の SCI_CHx_INCLUDED の値が 0 です。
    SCI_ERR_CH_NOT_CLOSED,      // チャンネルは別のモードで使用されています。
    SCI_ERR_BAD_MODE,           // チャンネルに対応していないモード、または不正なモードです。
    SCI_ERR_INVALID_ARG,        // パラメータに対して引数が無効です。
    SCI_ERR_NULL_PTR,           // null ptr 受信; 要求された引数がありません。
    SCI_ERR_XCVR_BUSY,          // データ転送を開始できません。ビジー状態です。

    // 調歩同期式モードのみ有効なエラーコード
    SCI_ERR_QUEUE_UNAVAILABLE,   // 送信、受信キューのいずれか、または両方とも開けません。
    SCI_ERR_INSUFFICIENT_SPACE,  // 送信キューに十分なスペースがありません。
    SCI_ERR_INSUFFICIENT_DATA,   // 受信キューに十分なデータがありません。

    // クロック同期式、または SSPI モードのみ有効なエラーコード
    SCI_ERR_XFER_NOT_DONE        // データ転送は処理中です。
} sci_err_t;
```

## 2.13 コールバック関数

本モジュールでは受信エラー割り込み発生時、調歩同期式モードにおける 1 バイト受信時、クロック同期式、または SSPI モードにおいて指定バイト数分の送受信完了時、送信完了割り込み発生時に、ユーザが指定したコールバック関数を呼び出します。ただし、FIFO 機能を使用した調歩同期式モードの場合は、最大 SCI\_CFG\_CHn\_RX\_FIFO\_THRESH 回数受信するか、最後に受信したデータのストップビットから 15 etu の期間が経過したとき、コールバック関数が実行されます。（注 1）

コールバック関数は、R\_SCI\_Open() の第 4 引数にコールバック関数のアドレスを指定することで設定できます。コールバック関数が呼び出される際、以下の引数がセットされます。

```
typedef struct st_sci_cb_args // コールバックの引数
{
    sci_hdl_t    hdl;          // イベント発生時のハンドル
    sci_cb_evt_t event;        // イベント発生トリガとなったイベント
    uint8_t      byte;         // イベント発生時の受信データ
    uint8_t      num;          // 受信データサイズ数（FIFO 機能使用時のみ有効）
} sci_cb_args_t;

typedef enum e_sci_cb_evt     // コールバック関数のイベント
{
    // 調歩同期式モードのイベント
    SCI_EVT_TEI,              // TEI 割り込み発生;
    SCI_EVT_RX_CHAR,          // 文字が受信された; キューに配置済み
    SCI_EVT_RXBUF_OVFL,       // 受信キューがフル; これ以上のデータは保存不可
    SCI_EVT_FRAMING_ERR,      // フレーミングエラー発生
    SCI_EVT_PARITY_ERR,       // パリティエラー発生
    // SSPI/クロック同期式モードのイベント
    SCI_EVT_XFER_DONE,        // 転送完了
    SCI_EVT_XFER_ABORTED,     // 転送中止
    // 共通イベント
    SCI_EVT_OVFL_ERR          // オーバランエラー発生
} sci_cb_evt_t;
```

引数の型は void ポインタ型で渡されるため、コールバック関数の引数は以下の例を参考に void 型のポインタ変数としてください。

コールバック関数内部で引数の値を使用する際はキャストして使用してください。

注1. etu（Elementary Time Unit）：1 ビットの転送期間

以下のイベント発生時は、コールバック関数の引数に格納される受信データは不定値となります。

- SCI\_EVT\_TEI
- SCI\_EVT\_XFER\_DONE
- SCI\_EVT\_XFER\_ABORTED
- SCI\_EVT\_OVFL\_ERR(FIFO 機能が有効な場合)
- SCI\_EVT\_PARITY\_ERR(FIFO 機能が有効な場合)
- SCI\_EVT\_FRAMING\_ERR(FIFO 機能が有効な場合)

以下は、調歩同期式モードのコールバック関数のテンプレート例です。

```
void MyCallback(void *p_args)
{
    sci_cb_args_t *args;
    args = (sci_cb_args_t *)p_args;
    if (args->event == SCI_EVT_RX_CHAR)
    {
        //from RXI interrupt; character placed in queue is in args->byte
        nop();
    }
    #if SCI_CFG_TEI_INCLUDED
    else if (args->event == SCI_EVT_TEI)
    {
        // from TEI interrupt; transmitter is idle
        // possibly disable external transceiver here
        nop();
    }
    #endif
    else if (args->event == SCI_EVT_RXBUF_OVFL)
    {
        // from RXI interrupt; receive queue is full
        // unsaved char is in args->byte
        // will need to increase buffer size or reduce baud rate
        nop();
    }
    else if (args->event == SCI_EVT_OVFL_ERR)
    {
        // from ERI/Group12 interrupt; receiver overflow error occurred
        // error char is in args->byte
        // error condition is cleared in ERI routine
        nop();
    }
    else if (args->event == SCI_EVT_FRAMING_ERR)
    {
        // from ERI/Group12 interrupt; receiver framing error occurred
        // error char is in args->byte; if = 0, received BREAK condition
        // error condition is cleared in ERI routine
        nop();
    }
    else if (args->event == SCI_EVT_PARITY_ERR)
    {

```

```
        // from ERI/Group12 interrupt; receiver parity error occurred
        // error char is in args->byte
        // error condition is cleared in ERI routine
        nop();
    }
}
```

以下は、SSPI モードのコールバック関数のテンプレート例です。

```
void sspiCallback(void *p_args)
{
    sci_cb_args_t *args;
    args = (sci_cb_args_t *)p_args;
    if (args->event == SCI_EVT_XFER_DONE)
    {
        // data transfer completed
        nop();
    }
    else if (args->event == SCI_EVT_XFER_ABORTED)
    {
        // data transfer aborted
        nop();
    }
    else if (args->event == SCI_EVT_OVFL_ERR)
    {
        // from ERI or Group12 (RX63x) interrupt; receiver overflow error occurred
        // error char is in args->byte
        // error condition is cleared in ERI/Group12 interrupt routine
        nop();
    }
}
```

---

## 2.14 FIT モジュールの追加方法

---

本モジュールは、使用するプロジェクトごとに追加する必要があります。ルネサスでは、Smart Configurator を使用した(1)、(3)の追加方法を推奨しています。ただし、Smart Configurator は、一部の RX デバイスのみサポートしています。サポートされていない RX デバイスについては(2)、(4)の方法を使用してください。

- (1) e<sup>2</sup> studio 上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合  
e<sup>2</sup> studio の Smart Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「Renesas e<sup>2</sup> studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。
- (2) e<sup>2</sup> studio 上で FIT Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合  
e<sup>2</sup> studio の FIT Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加することができます。詳細は、アプリケーションノート「RX ファミリ e<sup>2</sup> studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1723)」を参照してください。
- (3) CS+上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合  
CS+上で、スタンドアロン版 Smart Configurator を使用して、自動的にユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「Renesas e<sup>2</sup> studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。
- (4) CS+上で FIT モジュールを追加する場合  
CS+上で、手動でユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーションノート「RX ファミリ CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)」を参照してください。

### 3. API 関数

#### 3.1 R\_SCI\_Open()

この関数は、SCI チャンネルを有効にし、関連するレジスタを初期化します。また、割り込みを許可し、他の API 関数に提供するチャンネルのハンドルを設定します。この関数は他の API 関数を使用する前に実行される必要があります。

##### Format

```
sci_err_t R_SCI_Open(uint8_t const    chan,
                    sci_mode_t const  mode,
                    sci_cfg_t * const p_cfg,
                    void              (* const p_callback)(void *p_args),
                    sci_hdl_t * const p_hdl);
```

##### Parameters

*chan*

初期化するチャンネル

*mode*

動作モード（以下の列挙型参照）。

*p\_cfg*

モードごとの設定共用体へのポインタ。構造体の要素（以下参照）はモードごとにあります。

*p\_callback*

受信完了時、受信エラー発生時、送信完了時に割り込みから呼び出されるコールバック関数のポインタ（詳細は「2.13 コールバック関数」を参照ください）

*p\_hdl*

チャンネルのハンドルへのポインタ

R\_SCI\_Open()の戻り値が SCI\_SUCCESS であることを確認し、R\_SCI\_GetVersion()を除く他の API 関数の第 1 引数にセットしてください。（詳細は「2.11 引数」を参照ください）

本モジュールでは、以下の SCI モードをサポートしています。指定されたモードによって、“p\_cfg”に入る共用体の構造体要素が決定されます。

```
typedef enum e_sci_mode    // SCI 動作モード
{
    SCI_MODE_OFF=0,        // チャンネルは使用されていません。
    SCI_MODE_ASYNC,        // 調歩同期式
    SCI_MODE_SSPI,         // SSPI
    SCI_MODE_SYNC,         // クロック同期式
    SCI_MODE_MAX           // 使用可能なモードの最大数
} sci_mode_t;
```

以下の#define は、調歩同期式モードの設定オプションを定義する構造体です。これらの値は SMR レジスタの定義に対応し、データ長、パリティ機能、STOP ビットの設定が可能です。また、sci\_uart\_t 構造体の clk\_src にて指定したクロックソース（内部クロック、外部クロックの 8x または 16x）と、sci\_uart\_t 構造体の baud\_rate で指定したビットレートから、BRR レジスタ、SEMR レジスタの設定を行います。

ただし、指定したビットレートを保証するものではありません。（設定により多少の誤差が発生します。）

また、FIFO 機能が有効な場合にチャンネル 10、11 をクロック同期モード、または簡易 SPI モードで使用する際は PCLKA/8 より速いビットレートを設定することは出来ません。

(例えば、PCLKA が 120MHz の場合は 15Mbps 以下のビットレートを設定してください。)



“p\_cfg”の共用体を以下に示します。

```
typedef union
{
    sci_uart_t        async;
    sci_sync_sspi_t    sync;
    sci_sync_sspi_t    sspi;
} sci_cfg_t;
```

調歩同期式モードの設定で使用する構造体を以下に示します。

```
typedef struct st_sci_uart
{
    uint32_t baud_rate;    // ie 9600, 19200, 115200 (内部クロックで有効)
    uint8_t  clk_src;      // use SCI_CLK_INT/EXT8/EXT16
    uint8_t  data_size;    // use SCI_DATA_nBIT
    uint8_t  parity_en;    // use SCI_PARITY_ON/OFF
    uint8_t  parity_type;  // use SCI_ODD/EVEN_PARITY
    uint8_t  stop_bits;    // use SCI_STOPBITS_1/2
    uint8_t  int_priority; // txi, tei, rxi, eri INT priority; 1=low, 15=high
} sci_uart_t;
```

調歩同期式モードの設定で使用する構造体 (sci\_uart\_t) の各メンバに使用する定義を以下に示します。

```
/* sck_src メンバに設定する定義 */
#define SCI_CLK_INT 0x00 // 転送レートの生成に内部クロックを使用します。
#define SCI_CLK_EXT_8X 0x03 // 外部クロック 8 サイクルの期間が 1 ビット期間の
                          // 転送レートになります。
#define SCI_CLK_EXT_16X 0x02 // 外部クロック 16 サイクルの期間が 1 ビット期間の
                          // 転送レートになります。

/* data_size メンバに設定する定義 */
#define SCI_DATA_7BIT 0x40 // 7 ビット長
#define SCI_DATA_8BIT 0x00 // 8 ビット長

/* parity_en メンバに設定する定義 */
#define SCI_PARITY_ON 0x20 // パリティあり
#define SCI_PARITY_OFF 0x00 // パリティなし

/* parity_type メンバに設定する定義 */
#define SCI_ODD_PARITY 0x10 // 奇数パリティ
#define SCI_EVEN_PARITY 0x00 // 偶数パリティ

/* stop_bits メンバに設定する定義 */
#define SCI_STOPBITS_2 0x08 // 2 ストップビット
#define SCI_STOPBITS_1 0x00 // 1 ストップビット
```

SSPI およびクロック同期式モードで使用する構造体を以下に示します。

```
typedef struct st_sci_sync_sspi
{
    sci_spi_mode_t spi_mode; // クロックの極性と位相; クロック同期式には使用されない
    uint32_t        bit_rate; // ie 1Mbps の場合、1000000
    bool            msb_first;
    bool            invert_data;
    uint8_t         int_priority; // RXI、ERI の割り込み優先レベル; 1=Low, 15=High
} sci_sync_sspi_t;
```

SSPI またはクロック同期式モードの設定で使用する構造体(sci\_sync\_ssapi\_t)の spi\_mode に使用する列挙型を以下に示します。

```
typedef enum e_sci_spi_mode
{
    SCI_SPI_MODE_OFF = 1,          //クロック同期式モードで使用
    SCI_SPI_MODE_0 = 0x80,        // SPMR レジスタ CKPH=1, CKPOL=0
    // Mode 0: 00 Clock Polarity Low の状態, leading edge/立ち上がり
    SCI_SPI_MODE_1 = 0x40,        // SPMR レジスタ CKPH=0, CKPOL=1
    // Mode 1: 01 Clock Polarity Low の状態, trailing edge/立ち下がり
    SCI_SPI_MODE_2 = 0xC0,        // SPMR レジスタ CKPH=1, CKPOL=1
    // Mode 2: 10 Clock Polarity High の状態, leading edge/立ち下がり
    SCI_SPI_MODE_3 = 0x00        // SPMR レジスタ CKPH=0, CKPOL=0
    // Mode 3: 11 Clock Polarity High の状態, trailing edge/立ち上がり
} sci_spi_mode_t;
```

### Return Values

<code>SCI_SUCCESS</code>	<i>/*成功: チャンネルが初期化されました。*/</i>
<code>SCI_ERR_BAD_CHAN</code>	<i>/*チャンネル番号が無効です。*/</i>
<code>SCI_ERR_OMITTED_CHAN</code>	<i>/*対応する SCI_CHx_INCLUDED の値が無効(0) です。*/</i>
<code>SCI_ERR_CH_NOT_CLOSED</code>	<i>/*チャンネルは現在使用中; R_SCI_Close() を実行してください。*/</i>
<code>SCI_ERR_BAD_MODE</code>	<i>/* 指定されたモードは対応していません。*/</i>
<code>SCI_ERR_NULL_PTR</code>	<i>/* “p_cfg”ポインタが NULL です。*/</i>
<code>SCI_ERR_INVALID_ARG</code>	<i>/* “p_cfg”の構造体要素に無効な値が含まれます。*/</i>
<code>SCI_ERR_QUEUE_UNAVAILABLE</code>	<i>/*送信、受信キューのいずれか、または両方とも開けません。 (調歩同期式モード) */</i>

### Properties

ファイル `r_sci_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

### Description

指定されたモードに SCI チャンネルを初期化し、他の API 関数で使用するためのハンドルを `*p_hdl` で提供します。RXI および ERI 割り込みはすべてのモードで有効です。TXI 割り込みは調歩同期式モードで有効です。

### Reentrant

本関数は異なるチャンネルに対して再入可能（リエントラント）です。

### Example : 調歩同期式モード

```
sci_cfg_t config;
sci_hdl_t Console;
sci_err_t err;

config.async.baud_rate = 115200;
config.async.clk_src = SCI_CLK_INT;
config.async.data_size = SCI_DATA_8BIT;
config.async.parity_en = SCI_PARITY_OFF;
config.async.parity_type = SCI_EVEN_PARITY;    // パリティが禁止のため無視
config.async.stop_bits = SCI_STOPBITS_1;
config.async.int_priority = 2;                  // 1=最低値, 15=最高値
err = R_SCI_Open(SCI_CH1, SCI_MODE_ASYNC, &config, MyCallback, &Console);
```

**Example : SSPI モード**

```
sci_cfg_t config;
sci_hdl_t sspiHandle;
sci_err_t err;

config.sspi.spi_mode = SCI_SPI_MODE_0;
config.sspi.bit_rate = 1000000;           // 1 Mbps
config.sspi.msb_first = true;
config.sspi.invert_data = false;
config.sspi.int_priority = 4;
err = R_SCI_Open(SCI_CH12, SCI_MODE_SSPI, &config, sspiCallback, &sspiHandle);
```

**Example : クロック同期式モード**

```
sci_cfg_t config;
sci_hdl_t syncHandle;
sci_err_t err;

config.sync.spi_mode = SCI_SPI_MODE_OFF;
config.sync.bit_rate = 1000000; // 1 Mbps
config.sync.msb_first = true;
config.sync.invert_data = false;
config.sync.int_priority = 4;
err = R_SCI_Open(SCI_CH12, SCI_MODE_SYNC, &config, syncCallback, &syncHandle);
```

**Special Notes:**

本モジュールは、BSP\_PCLKA\_HZ、BSP\_PCLKB\_HZ（r\_bsp の mcu\_info.h で定義）を使って、BRR、SEMR.ABCS、SMR.CKS の最適値を算出しています。ただし、すべての周辺クロックとビットレートの組み合わせに対して、低いビットエラーレートを保障するものではありません。

調歩同期式モードで外部クロックを使用する場合、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し前に端子の方向を、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し後に端子の機能とモードを選択するようにしてください。

以下に RX111 でチャンネル 1 を使用する場合の設定例を示します。

**R\_SCI\_Open()関数呼び出し前**

```
PORT1.PDR.BIT.B7 = 0;           // SCK 端子の方向を入力に設定（デフォルト）
```

**R\_SCI\_Open()関数呼び出し後**

```
MPC.P17PFS.BYTE = 0x0A;         // 端子機能選択 P17 を SCK1 として使用
PORT1.PMR.BIT.B7 = 1;           // SCK 端子のモードを周辺機能に設定
```

通信に使用される端子の設定は、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し前に端子の方向およびその出力を、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し後に端子の機能とモードを選択するようにしてください。

以下に RX64M で SSPI のチャンネル 6 を使用する場合の設定例を以下に示します。

#### R\_SCI\_Open()関数呼び出し前

```
PORT0.PODR.BIT.B2 = 0;      //Low に設定
PORT0.PODR.BIT.B0 = 0;      //Low に設定
PORT0.PDR.BIT.B2 = 1;       //SCK 端子の方向を出力に設定
PORT0.PDR.BIT.B0 = 1;       //MOSI 端子の方向を出力に設定
PORT0.PDR.BIT.B1 = 0;       //MISO 端子の方向を入力 に設定
```

#### R\_SCI\_Open()関数呼び出し後

```
MPC.P00.PFS.BYTE = 0x0A;    //端子機能選択 P00 を MOSI として使用
MPC.P01.PFS.BYTE = 0x0A;    //端子機能選択 P01 を MISO として使用
MPC.P02.PFS.BYTE = 0x0A;    //端子機能選択 P02 を SCK として使用
PORT0.PMR.BIT.B0 = 1;       //端子のモードを周辺機能に設定
PORT0.PMR.BIT.B1 = 1;       //端子のモードを周辺機能に設定
PORT0.PMR.BIT.B2 = 1;       //端子のモードを周辺機能に設定
```

調歩同期式モードを使用する場合、1 チャンネルにつきバイトキューを 2 つ使用します。必要に応じて、バイトキューの数を調整してください。詳細はアプリケーションノート「バイト型キューバッファ (BYTEQ) モジュール Firmware Integration Technology (R01AN1683) 」を参照してください。

---

## 3.2 R\_SCI\_Close()

---

この関数は SCI チャンネルを無効にし、関連する割り込みを禁止にします。

### Format

```
sci_err_t R_SCI_Close(sci_hdl_t const hdl);
```

### Parameters

*hdl*

チャンネルのハンドル

R\_SCI\_Open()が正常に処理された際の hdl をセットしてください。

### Return Values

SCI\_SUCCESS                   /\* 成功; チャンネルを無効にしました。\*/

SCI\_ERR\_NULL\_PTR           /\* "hdl"がNULL です。\*/

### Properties

ファイル r\_sci\_rx\_if.h にプロトタイプ宣言されています。

### Description

ハンドルで示された SCI チャンネルを無効にし、モジュールストップに移行します。

### Reentrant

本関数は異なるチャンネルに対して再入可能（リエントラント）です。

### Example

```
sci_hdl_t Console;
...
err = R_SCI_Open(SCI_CH1, SCI_MODE_ASYNC, &config, MyCallback, &Console);
...
err = R_SCI_Close(Console);
```

### Special Notes:

本関数は実行中の送信または受信を中止します。

### 3.3 R\_SCI\_Send()

送信中でなければ、送信処理を行います。調歩同期式モードでは、以降の送信処理のためにデータをキューに配置します。

#### Format

```
sci_err_t  R_SCI_Send(sci_hdl_t const hdl,  
                     uint8_t *p_src,  
                     uint16_t const length);
```

#### Parameters

*hdl*

チャンネルのハンドル

R\_SCI\_Open()が正常に処理された際の hdl をセットしてください。

*p\_src*

送信データへのポインタ

*length*

送信バイト数

#### Return Values

SCI\_SUCCESS                    /\*送信初期化処理完了、または送信データをキューに配置（調歩同期式）\*/

SCI\_ERR\_NULL\_PTR            /\*"hdl"がNULLです。\*/

SCI\_ERR\_BAD\_MODE            /\*指定されたモードはサポートされていません。\*/

SCI\_ERR\_INSUFFICIENT\_SPACE   /\*キューに全データを配置できる十分なスペースがありません。\*/

SCI\_ERR\_XCVR\_BUSY          /\*チャンネルは現在使用中です \*/

#### Properties

ファイル r\_sci\_rx\_if.h にプロトタイプ宣言されています。

#### Description

調歩同期式モードでは、ハンドルで指定された SCI チャンネルが送信中でない場合、送信キューにデータを配置し送信を開始します。SSPI およびクロック同期式モードでは、データはキューに配置されず、送信中でない、かつ受信中でない場合は、送信がすぐに開始されます。送信はすべて割り込みで処理されます。

SSPI モードでの SS 端子の切り替えは、本モジュールでは対応していません。対象デバイスの SS 端子は、本関数を呼び出す前に有効にしておいてください。

同様に、クロック同期式、調歩同期式での CTS/RTS 端子も、端子の切り替えは、本モジュールでは対応していません。

#### Reentrant

この関数は異なるチャンネルに対して再入可能（リエントラント）です。

**Example : 調歩同期式モード**

```
#define STR_CMD_PROMPT "Enter Command: "
sci_hdl_t Console;
sci_err_t err;

err = R_SCI_Send(Console, STR_CMD_PROMPT, sizeof(STR_CMD_PROMPT));

// 送信の完了を待たずに、この関数から復帰します。TEI 割り込みを
// 用いることで、キューに格納された全データの送信完了を検出できます。
```

**Example : SSPI モード**

```
sci_hdl_t sspiHandle;
sci_err_t err;
uint8_t flash_cmd, sspi_buf[10];

// フラッシュデバイスにコマンドを送信して ID を供給する */
FLASH_SS = SS_ON; // GPIO のフラッシュスレーブ選択を有効にする
flash_cmd = SF_CMD_READ_ID;

R_SCI_Send(sspiHandle, &flash_cmd, 1);
while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(sspiHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}

/* フラッシュデバイスから ID を読み込む */
R_SCI_Receive(sspiHandle, sspi_buf, 5);
while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(sspiHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}
FLASH_SS = SS_OFF; // GPIO のフラッシュスレーブ選択を無効にする
```

**Example : クロック同期式モード**

```
#define STRING1 "Test String"
sci_hdl_t lcdHandle;
sci_err_t err;

// LCD ディスプレイに文字列を送付して、完了待ち*/
R_SCI_Send(lcdHandle, STRING1, sizeof(STRING1));

while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(lcdHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}
```

**Special Notes:**

なし

### 3.4 R\_SCI\_Receive()

調歩同期式モードで、RXI 割り込みによってセットされたデータをキューから取得します。その他のモードでは、送信、または受信中でなければ、受信処理を行います。

#### Format

```
sci_err_t R_SCI_Receive(sci_hdl_t const hdl,  
                        uint8_t *p_dst,  
                        uint16_t const length);
```

#### Parameters

*hdl*

チャンネルのハンドル

R\_SCI\_Open()が正常に処理された際の hdl をセットしてください。

*p\_dst*

取得したデータを配置するバッファへのポインタ

*length*

読み込むバイト数

#### Return Values

SCI_SUCCESS	<i>/*要求バイト数のデータがp_dst に配置されました（調歩同期式）。 受信初期化処理が完了しました（SSPI/クロック同期式）。*/</i>
SCI_ERR_NULL_PTR	<i>/*“hdl”がNULL です。*/</i>
SCI_ERR_BAD_MODE	<i>/*指定されたモードはサポートされていません。*/</i>
SCI_ERR_INSUFFICIENT_DATA	<i>/*受信キューに十分なデータがありません（調歩同期式）。*/</i>
SCI_ERR_XCVR_BUSY	<i>/*チャンネルは現在使用中です（SSPI/クロック同期式）。*/</i>

#### Properties

ファイル r\_sci\_rx\_if.h にプロトタイプ宣言されています。

#### Description

調歩同期式モードでは、ハンドルで指定された SCI チャンネルで受信されたデータを受信キューから取得します。もし受信データが要求したバイト数に満たない場合は、エラーコードをセットして この関数から戻ります。SSPI/クロック同期式モードでは、本 API は送受信で動作するために、送信または受信中でなければ、データの受信をすぐに開始します。データの受信中は、SCI\_CFG\_DUMMY\_TX\_BYTE (r\_sci\_config.h で定義) が送信されます。

受信中にエラーが発生した場合、R\_SCI\_Open()で指定されたコールバック関数が実行されます。正常に受信したかどうかは、コールバック関数に引数で渡されるイベントを参照して判断してください。詳細は「2.13 コールバック関数」を参照ください。

SSPI モードでの SS 端子の切り替えは、本モジュールでは対応していません。対象デバイスの SS 端子は、本関数を呼び出す前に有効にしておいてください。

同様に、クロック同期式、調歩同期式での CTS/RTS 端子も、端子の切り替えは、本モジュールでは対応していません。

#### Reentrant

この関数は異なるチャンネルに対して再入可能（リエントラント）です。



**Example : 調歩同期式モード**

```
sci_hdl_t Console;
sci_err_t err;
uint8_t byte;

/* echo 文字列 */
while (1)
{
    while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Receive(Console, &byte, 1))
    {
    }
    R_SCI_Send(Console, &byte, 1);
}
```

**Example : SSPI モード**

```
sci_hdl_t sspiHandle;
sci_err_t err;
uint8_t flash_cmd, sspi_buf[10];

// フラッシュデバイスにコマンドを送信して ID を提供する */

FLASH_SS = SS_ON; // GPIO のフラッシュスレーブ選択を有効にする
flash_cmd = SF_CMD_READ_ID;

R_SCI_Send(sspiHandle, &flash_cmd, 1);
while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(sspiHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}

/* フラッシュデバイスから ID を読み込む */
R_SCI_Receive(sspiHandle, sspi_buf, 5);
while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(sspiHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}
FLASH_SS = SS_OFF; // GPIO のフラッシュスレーブ選択を無効にする
```

**Example : クロック同期式モード**

```
sci_hdl_t sensorHandle;
sci_err_t err;
uint8_t sensor_cmd, sync_buf[10];

// SENSOR にコマンドを送信して、読み込んだデータを提供する */

sensor_cmd = SNS_CMD_READ_LEVEL;
R_SCI_Send(sensorHandle, &sensor_cmd, 1);
while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(sensorHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}

/* SENSOR からレベルを読み込む */
R_SCI_Receive(sensorHandle, sync_buf, 4);
while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(sensorHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}
```

**Special Notes:**

コールバック関数の引数に渡される内容については、「2.13 コールバック関数」の章で説明していますのでご確認ください。

---

### 3.5 R\_SCI\_SendReceive()

---

この関数はクロック同期式および SSPI モードでのみ使用できます。送信中でない、かつ受信中でなければ、データの送信および受信を同時に行います。

#### Format

```
sci_err_t R_SCI_SendReceive(sci_hdl_t const hdl,  
                             uint8_t *p_src,  
                             uint8_t *p_dst,  
                             uint16_t const length);
```

#### Parameters

*hdl*

チャネルのハンドル

R\_SCI\_Open()が正常に処理された際の hdl をセットしてください。

*p\_src*

送信データへのポインタ

*p\_dst*

データを配置するバッファへのポインタ

*length*

読み込むバイト数

#### Return Values

SCI\_SUCCESS                    /\*データ転送が開始されました。\*/

SCI\_ERR\_NULL\_PTR            /\*“hdl”がNULL です。\*/

SCI\_ERR\_BAD\_MODE            /\*チャネルのモードがSSPI／クロック同期式モードではありません。\*/

SCI\_ERR\_XCVR\_BUSY           /\*チャネルは現在使用中です。\*/

#### Properties

ファイル r\_sci\_rx\_if.h にプロトタイプ宣言されています。

#### Description

送信中でない、かつ受信中でない場合、p\_src バッファからデータを送信し、同時にデータを受信して、p\_dst バッファに配置します。

本モジュールでは、SSPI の SS 端子の切り替えには対応していません。本関数を呼び出す前に、対象デバイスの SS 端子を有効にしておく必要があります。

同様に、クロック同期式、調歩同期式での CTS/RTS 端子も、端子の切り替えは、本モジュールでは対応していません。

#### Reentrant

この関数は異なるチャネルに対して再入可能（リエントラント）です。

**Example : SSPI モード**

```
sci_hdl_t sspiHandle;
sci_err_t err;
uint8_t in_buf[2] = {0x55, 0x55}; // 初期値設定

/* 一度の API 呼び出しで、フラッシュのステータスを読み込む */

//受信ステータスへの応答として、1 バイトのダミーデータを送信するために、コマンドの配列を呼び出す。
uint8_t out_buf[2] = {SF_CMD_READ_STATUS_REG, SCI_CFG_DUMMY_TX_BYTE };

FLASH_SS = SS_ON;

err = R_SCI_SendReceive(sspiHandle, out_buf, in_buf, 2);
while (SCI_SUCCESS != R_SCI_Control(sspiHandle, SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE, NULL))
{
}

FLASH_SS = SS_OFF;
// "in_buf[1]" にステータスが格納される
```

**Special Notes:**

コールバック関数の引数に渡される内容については、「2.13 コールバック関数」の章で説明していますのでご確認ください。

### 3.6 R\_SCI\_Control()

この関数は、対象の SCI チャンネルに対して、動作モードの設定および制御を行います。

#### Format

```
sci_err_t R_SCI_Control (sci_hdl_t const hdl,  
                        sci_cmd_t const cmd,  
                        void          *p_args);
```

#### Parameters

*hdl*

チャンネルのハンドル

R\_SCI\_Open()が正常に処理された際の hdl をセットしてください。

*cmd*

実行するコマンド（以下にコマンドの列挙型を示します。）

*p\_args*

コマンドごとの引数（以下参照）へのポインタ。void \*に型変換されます。

有効な cmd 値を以下に示します。

```
typedef enum e_sci_cmd // SCI Control() コマンド  
{  
    // 全モード  
    SCI_CMD_CHANGE_BAUD,          // ビットレートを変更  
    SCI_CMD_CHANGE_TX_FIFO_THRESH, // 送信 FIFO しきい値変更 (FIFO 機能を搭載する MCU のみ)  
    SCI_CMD_CHANGE_RX_FIFO_THRESH, // 受信 FIFO しきい値変更 (FIFO 機能を搭載する MCU のみ)  
    SCI_CMD_SET_RXI_PRIORITY,      // 受信プライオリティ (TXI、RXI で別の割り込み優先レベルを  
                                   // 設定できる MCU のみ)  
    SCI_CMD_SET_TXI_PRIORITY,      // 送信プライオリティ (TXI、RXI で別の割り込み優先レベルを  
                                   // 設定できる MCU のみ)  
  
    // 調歩同期式モードで使用可能なコマンド  
    SCI_CMD_EN_NOISE_CANCEL,       // ノイズ除去機能を有効にする  
    SCI_CMD_EN_TEI,               // 本コマンドは無効なコマンドです (旧バージョンとの  
                                   // 互換性維持のために残してあります)  
    SCI_CMD_OUTPUT_BAUD_CLK,       // SCK 端子のビットレートと同じ周波数のクロックを出力  
    SCI_CMD_START_BIT_EDGE,       // RXDn 端子の立ち下がりでスタートビットを検出する  
                                   // (RXDn 端子の Low レベルで検出 (デフォルト))  
    SCI_CMD_GENERATE_BREAK,       // ブレークコンディションを生成する  
    SCI_CMD_TX_Q_FLUSH,          // 送信キューをフラッシュ  
    SCI_CMD_RX_Q_FLUSH,          // 受信キューをフラッシュ  
    SCI_CMD_TX_Q_BYTES_FREE,      // 送信キューの未使用バイト数を取得  
    SCI_CMD_RX_Q_BYTES_AVAIL_TO_READ, // 読み込み可能なバイト数を取得  
  
    // 調歩同期式／クロック同期式モードで使用可能なコマンド  
    SCI_CMD_EN_CTS_IN,           // CTS 入力を有効にする (デフォルトは RTS 出力)
```

```
// SSPI/クロック同期式モードで使用可能なコマンド
SCI_CMD_CHECK_XFER_DONE,      // 送信、受信、または送受信の完了をチェック。
                                // 完了している場合は"SCI_SUCCESS"を返す。

SCI_CMD_ABORT_XFER,           // 通信を中断します。
SCI_CMD_XFER_LSB_FIRST,       // LSB ファーストに設定します。
SCI_CMD_XFER_MSB_FIRST,       // MSB ファーストに設定します。
SCI_CMD_INVERT_DATA,          // 極性反転に設定します。

// SSPI モードで使用可能なコマンド
SCI_CMD_CHANGE_SPI_MODE       // SPI モードを変更します。

} sci_cmd_t;
```

以下のコマンド以外は引数を必要としません。"p\_args"引数には FIT\_NO\_PTR を設定してください。

SCI\_CMD\_CHANGE\_BAUD の引数には、変更するビットレートを指定した sci\_baud\_t 型変数へのポインタを設定してください。sci\_baud\_t 構造体を以下に示します。

```
typedef struct st_sci_baud
{
    uint32_t pclk; // 周辺クロックレート (例: 24000000 = 24MHz)
    uint32_t rate; // e.g. 9600, 19200, 115200
} sci_baud_t;
```

SCI\_CMD\_TX\_Q\_BYTES\_FREE および SCI\_CMD\_RX\_Q\_BYTES\_AVAIL\_TO\_READ の引数には、カウント値を格納する uint16\_t 型変数へのポインタを設定してください。

SCI\_CMD\_CHANGE\_SPI\_MODE の引数には、変更する SPI モードを格納した列挙型 (sci\_sync\_sspi\_t) の変数へのポインタを設定してください。

SCI\_CMD\_SET\_TXI\_PRIORITY および SCI\_CMD\_SET\_RXI\_PRIORITY (TXI、RXI で別の割り込み優先レベルを設定できる MCU のみ) の引数には、優先レベルを格納した uint8\_t 型変数へのポインタを設定してください。

### Return Values

SCI_SUCCESS	<i>/*成功; チャンネルが初期化されました。*/</i>
SCI_ERR_NULL_PTR	<i>/* "hdl"または"p_args"がNULL です。*/</i>
SCI_ERR_BAD_MODE	<i>/*指定されたモードはサポートされていません。*/</i>
SCI_ERR_INVALID_ARG	<i>/*"cmd"、または"p_args"の要素に無効な値が含まれます。*/</i>

### Properties

ファイル r\_sci\_rx\_if.h にプロトタイプ宣言されています。

### Description

この関数は、本モジュールの設定変更やモジュールのステータス取得など、ハードウェアの特殊な機能を設定するために使用します。

ハードウェア制御はデフォルトで RTS 機能になっています。SCI\_CMD\_EN\_CTS\_IN を発行することで、CTS 機能に変更することができます。

### Reentrant

この関数は異なるチャンネルに対して再入可能 (リエントラント) です。

**Example : 調歩同期式モード**

```
sci_hdl_t Console;
sci_cfg_t config;
sci_baud_t baud;
sci_err_t err;
uint16_t cnt;

R_SCI_Open(SCI_CH1, SCI_MODE_ASYNC, &config, MyCallback, &Console);
R_SCI_Control(Console, SCI_CMD_EN_NOISE_CANCEL, NULL);
R_SCI_Control(Console, SCI_CMD_EN_TEI, NULL);
...
/* 低消費電力モードクロック切り替えのため、ビットレートのリセット */
baud.pclk = 8000000; // 8MHz
baud.rate = 19200;
R_SCI_Control(Console, SCI_CMD_CHANGE_BAUD, (void *)&baud);
...
/* 数メッセージ送信後、送信キューの空スペースを確認 */
R_SCI_Control(Console, SCI_CMD_TX_Q_BYTES_FREE, (void *)&cnt);
...
/* 受信キューにデータがあるかどうかを確認 */
R_SCI_Control(Console, SCI_CMD_RX_Q_BYTES_AVAIL_TO_READ, (void *)&cnt);
```

**Example : SSPI モード**

```
sci_cfg_t config;
sci_spi_mode_t mode;
sci_hdl_t sspiHandle;
sci_err_t err;

config.sspi.spi_mode = SCI_SPI_MODE_0;
config.sspi.bit_rate = 1000000; // 1 Mbps
config.sspi.msb_first = true;
config.sspi.invert_data = false;
config.sspi.int_priority = 4;
err = R_SCI_Open(SCI_CH12, SCI_MODE_SSPI, &config, sspiCallback, &sspiHandle);
...
...
// 別のモードで動作するスレーブデバイスに変更
mode = SCI_SPI_MODE_3;
R_SCI_Control(sspiHandle, SCI_CMD_CHANGE_SPI_MODE, (void *)&mode);
```

**Special Notes:**

SCI\_CMD\_CHANGE\_BAUD を使用した場合、指定したビットレートから BRR、SEMR.ABSC、SMR.CKS の最適値を算出します。ただし、すべての周辺クロックとビットレートの組み合わせに対して、低いビットエラーレートを保障するものではありません。

SCI\_CMD\_EN\_CTS\_IN コマンドを使用する場合、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し前に端子の方向を、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し後に端子の機能とモードを選択するようにしてください。

以下に RX111 でチャンネル 1 を使用する場合の設定例を示します。

**R\_SCI\_Open()関数呼び出し前**

```
PORT1.PDR.BIT.B4 = 0;    // CTS/RTS 端子の方向を入力に設定（デフォルト）
```

**R\_SCI\_Open()関数呼び出し後**

```
MPC.P14PFS.BYTE = 0x0B;  // P14 の機能に CTS を選択  
PORT1.PMR.BIT.B4 = 1;    // CTS/RTS 端子のモードを周辺機能端子に設定
```

SCI\_CMD\_OUTPUT\_BAUD\_CLK を使用する場合、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し前に端子の方向を、R\_SCI\_Open()関数の呼び出し後に端子の機能とモードを選択するようにしてください。

以下に RX111 でチャンネル 1 を使用する場合の設定例を示します。

**R\_SCI\_Open()関数呼び出し前**

```
PORT1.PDR.BIT.B7 = 1;    // SCK 端子の方向を出力に設定
```

**R\_SCI\_Open()関数呼び出し後**

```
MPC.P17PFS.BYTE = 0x0A;  // P17 の機能に SCK1 を選択  
PORT1.PMR.BIT.B7 = 1;    // SCK 端子のモードを周辺機能端子に設定
```

以下のコマンドは送信中に実行可能です。それ以外のコマンドは、送信中に実行しないでください。

- SCI\_CMD\_TX\_Q\_BYTES\_FREE
- SCI\_CMD\_RX\_Q\_BYTES\_AVAIL\_TO\_READ
- SCI\_CMD\_CHECK\_XFER\_DONE
- SCI\_CMD\_ABORT\_XFER

本関数を実行すると一時的に TXD 端子が Hi-Z になります。下記の方法により、TXDn ラインがハイインピーダンスにならないようにしてください。

**SCI\_CMD\_GENERATE\_BREAK コマンドを使用する場合:**

- TXD 端子は抵抗を介して Vcc に接続（プルアップ）してください。

**上記以外のコマンドを使用する場合:**

以下のいずれかの対応を行ってください。

- TXD 端子を抵抗を介して Vcc に接続（プルアップ）する。
- SCI\_Control 関数を実行する前に、TXD 端子を汎用入出力ポートに切り替える。SCI\_Control 関数を実行後、TXD 端子を周辺機能に設定する。



---

### 3.7 R\_SCI\_GetVersion()

---

この関数は実行時に本モジュールのバージョンを返します。

**Format**

```
uint32_t R_SCI_GetVersion(void)
```

**Parameters**

なし

**Return Values**

本モジュールのバージョン

**Properties**

ファイル `r_sci_rx_if.h` にプロトタイプ宣言されています。

**Description**

この関数は本モジュールのバージョンを返します。バージョン番号は符号化され、最上位の 2 バイトがメジャーバージョン番号を、最下位の 2 バイトがマイナーバージョン番号を示しています。

**Reentrant**

この関数は再入可能（リエントラント）です。

**Example**

```
uint32_t version;  
...  
version = R_SCI_GetVersion();
```

**Special Notes:**

本関数は `#pragma ディレクティブ` を使ったインライン関数となります。

#### 4. 端子設定

SCI FIT モジュールを使用するためには、マルチファンクションピンコントローラ（MPC）で周辺機能の入出力信号を端子に割り付ける（以下、端子設定と称す）必要があります。端子設定は、R\_SCI\_Open 関数を呼び出した後に行ってください。

e<sup>2</sup> studio の場合は「FIT Configurator」または「Smart Configurator」の端子設定機能を使用することができます。FIT Configurator、Smart Configurator の端子設定機能を使用すると、端子設定画面で選択したオプションに応じて、ソースファイルが出力されます。そのソースファイルで定義された関数を呼び出すことにより端子を設定できます。詳細は表 4.1 を参照してください。

表 4.1 FIT コンフィグレータが出力する関数一覧

使用マイコン	出力される関数名	備考
全デバイス共通	R_SCI_PinSet_SCIx	x:チャネル番号

## 5. デモプロジェクト

デモプロジェクトは、独立したプログラムになっています。モジュールには依存モジュール(例えば r\_bsp)を利用した main()関数を含みます。デモプロジェクトの標準的な命名規則は、<module>\_demo\_<board>となり、<module>は周辺の略語(例えば s12ad、CMT、SCI)、<board>は標準 RSK (例えば rskrx113)です。例えば、RSKRX113 用の s12ad FIT モジュールのデモプロジェクトは s12ad\_demo\_rskrx113 として名前が付けられます。同様にエクスポートされた.zip ファイルは<module>\_demo\_<board>.zip となります。同じような例として、zip 形式のエクスポート/インポートされたファイルは、s12ad\_demo\_rskrx113.zip として名前が付けられます。

### 5.1 sci\_demo\_rskrx113

sci\_demo\_rskrx113 は RSKRX113 スターターキットの RX113 シリアル通信インタフェース (SCI) のシンプルなデモです(FIT モジュール "r\_sci\_rx")。デモでは、UART として構成された SCI チャネルを介してターミナルと通信を行います。このデモでは RSKRX113 はオンボードで RS232 のインタフェースを持っていないため、USB 仮想 COM インタフェースを RSKRX113 のシリアルとして用いています。ターミナルエミュレーションアプリケーションを実行している PC が、ユーザとの入出力用に必要となります。

#### Setup and Execution

1. RSKRX113 基板のジャンパを準備します : J15 ジャンパを 1-2 に J16 は 2-3 に設定します。
  2. このサンプルアプリケーションをビルドし、RSK ボードにダウンロードし、デバッガを使用しアプリケーションを実行します。
  3. PC のシリアルポートに RSK ボードのシリアルポートを接続します。
- RSKRX113 のシリアルのデモでは USB 仮想 COM インタフェースを使用します。ルネサスの USB シリアルデバイスドライバがインストールされている PC の USB ポートに接続してください。
4. PC 上のターミナルエミュレーションプログラム (以下、ターミナル) を開きます、そして、RSK の USB シリアル仮想 COM インタフェースに割り当てられたシリアル COM ポートを選択します。
  5. このサンプルアプリケーションの設定と一致するように、ターミナルのシリアル設定を行います。
- 115200bps、8 ビットデータ、パリティなし、1 ストップビット、フロー制御なし。
6. ソフトウェアはターミナルから文字を受信するために待機します :
- PC のターミナルの準備が整ったら、PC のターミナルウィンドウでキーボードのキーを押し、ターミナル上に出力される、FIT モジュールのバージョン番号を確認します。
7. このアプリケーションは、エコーモードのままになります。ターミナルに入力された任意のキーが SCI ドライバによって受信され、その後、このアプリケーションはターミナルへ文字を戻します。

#### Boards Supported

RSKRX113

---

## 5.2 sci\_demo\_rskrx231

---

sci\_demo\_rskrx231 は RSKRX231 スターターキットの RX231 シリアル通信インタフェース (SCI) のシンプルなデモです (FIT モジュール "r\_sci\_rx")。デモでは、UART として構成された SCI チャンネルを介してターミナルと通信を行います。RSKRX231 のシリアルデモでは USB 仮想 COM インタフェースを使用します。ターミナルエミュレーションアプリケーションを実行している PC がユーザとの入出力用に必要となります。

### Setup and Execution

1. このサンプルアプリケーションをビルドし、RSK ボードにダウンロードし、デバッガを使用しアプリケーションを実行します。

2. PC のシリアルポートに RSK ボードのシリアルポートを接続します。

RSKRX231 のシリアルデモでは USB 仮想 COM インタフェースを使用します。ルネサスの USB シリアルデバイスドライバがインストールされている PC の USB ポートに接続してください。

3. PC 上のターミナルエミュレーションプログラム（以下、ターミナル）を開きます、そして、RSK の USB シリアル仮想 COM インタフェースに割り当てられたシリアル COM ポートを選択します。

4. このサンプルアプリケーションの設定と一致するように、ターミナルのシリアル設定を行います。

115200bps、8 ビットデータ、パリティなし、1 ストップビット、フロー制御なし。

5. ソフトウェアはターミナルから文字を受信するために待機します：

PC のターミナルの準備が整ったら、PC のターミナルウィンドウでキーボードのキーを押し、ターミナル上に出力される、FIT モジュールのバージョン番号を確認します。

6. このアプリケーションは、エコーモードのままになります。ターミナルに入力された任意のキーが SCI ドライバによって受信され、その後、このアプリケーションはターミナルへ文字を戻します。

### Boards Supported

RSKRX231

---

### 5.3 sci\_demo\_rskrx64m

---

sci\_demo\_rskrx64m は RSKRX64M スターターキットの RX64M シリアル通信インタフェース (SCI) のシンプルなデモです (FIT モジュール "r\_sci\_rx")。デモでは、UART として構成された SCI チャネルを介してターミナルと通信を行います。このデモでは RSKRX64M はオンボードで RS232 のインタフェースを持っていないため、USB 仮想 COM インタフェースを RSKRX64M のシリアルとして用いています。ターミナルエミュレーションアプリケーションを実行している PC が、ユーザとの入出力用に必要となります。

#### Setup and Execution

1. RSKRX64M 基板のジャンパを準備します : J16 と J18 を 2-3 に設定します。
  2. このサンプルアプリケーションをビルドし、RSK ボードにダウンロードし、デバッガを使用しアプリケーションを実行します。
  3. PC のシリアルポートに RSK ボードのシリアルポートを接続します。
- RSKRX64M のシリアルのデモでは USB 仮想 COM インタフェースを使用します。ルネサスの USB シリアルデバイスドライバがインストールされている PC の USB ポートに接続してください。
4. PC 上のターミナルエミュレーションプログラム (以下、ターミナル) を開きます、そして、RSK の USB シリアル仮想 COM インタフェースに割り当てられたシリアル COM ポートを選択します。
  5. このサンプルアプリケーションの設定と一致するように、ターミナルのシリアル設定を行います。
- 115200bps、8 ビットデータ、パリティなし、1 ストップビット、フロー制御なし。
6. ソフトウェアはターミナルから文字を受信するために待機します :
- PC のターミナルの準備が整ったら、PC のターミナルウィンドウでキーボードのキーを押し、ターミナル上に出力される、FIT モジュールのバージョン番号を確認します。
7. このアプリケーションは、エコーモードのままになります。ターミナルに入力された任意のキーが SCI ドライバによって受信され、その後、このアプリケーションはターミナルへ文字を戻します。

#### Boards Supported

RSKRX64M

---

## 5.4 sci\_demo\_rskrx71m

---

sci\_demo\_rskrx71m は RSKRX71M スターターキットの RX71M シリアル通信インタフェース (SCI) のシンプルなデモです (FIT モジュール "r\_sci\_rx")。デモでは、UART として構成された SCI チャネルを介してターミナルと通信を行います。このデモでは RSKRX71M はオンボードで RS232 のインタフェースを持っていないため、USB 仮想 COM インタフェースを RSKRX71M のシリアルとして用いています。ターミナルエミュレーションアプリケーションを実行している PC は、ユーザの入力と出力のために必要となります。

### Setup and Execution

1. RSKRX71M 基板のジャンパを準備します : J16 と J18 を 2-3 に設定します。
  2. このサンプルアプリケーションをビルドし、RSK ボードにダウンロードし、デバッガを使用しアプリケーションを実行します。
  3. PC のシリアルポートに RSK ボードのシリアルポートを接続します。
- RSKRX71M のシリアルのデモでは USB 仮想 COM インタフェースを使用します。ルネサスの USB シリアルデバイスドライバがインストールされている PC の USB ポートに接続してください。
4. PC 上のターミナルエミュレーションプログラム (以下、ターミナル) を開きます、そして、RSK の USB シリアル仮想 COM インタフェースに割り当てられたシリアル COM ポートを選択します。
  5. このサンプルアプリケーションの設定と一致するように、ターミナルのシリアル設定を行います。
- 115200bps、8 ビットデータ、パリティなし、1 ストップビット、フロー制御なし。
6. ソフトウェアはターミナルから文字を受信するために待機します :
- PC のターミナルの準備が整ったら、PC のターミナルウィンドウでキーボードのキーを押し、ターミナル上に出力される、FIT モジュールのバージョン番号を確認します。
7. このアプリケーションは、エコーモードのままになります。ターミナルに入力された任意のキーが SCI ドライバによって受信され、その後、このアプリケーションはターミナルへ文字を戻します。

### Boards Supported

RSKRX71M

---

## 5.5 ワークスペースへのデモ追加

---

デモプロジェクトは、本アプリケーションノートで提供されるファイルの FITDemos サブディレクトリにあります。ワークスペースにデモプロジェクトを追加するには、「ファイル」→「インポート」を選択し、「インポート」ダイアログから「一般」の「既存プロジェクトをワークスペースへ」を選択して「次へ」ボタンをクリックします。「インポート」ダイアログで「アーカイブ・ファイルの選択」ラジオボタンを選択し「参照」ボタンをクリックして FITDemos サブディレクトリを開き、使用するデモの zip ファイルを選択して「終了」をクリックします。

---

## 5.6 デモのダウンロード方法

---

デモプロジェクトは、RX Driver Package には同梱されていません。デモプロジェクトを使用する場合は、個別に各 FIT モジュールをダウンロードする必要があります。「スマートブラウザ」の「アプリケーションノート」タブから、本アプリケーションノートを右クリックして「サンプル・コード（ダウンロード）」を選択することにより、ダウンロードできます。

## 6. 付録

## 6.1 動作確認環境

本 FIT モジュールの動作確認環境を以下に示します。

表 6.1 動作確認環境 (Rev.2.00)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e <sup>2</sup> studio V5.4.0 (WS パッチ仕様)
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler for RX Family V2.07.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev2.00
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX65N-2MB (型名：RTK50565N2SxxxxxBE) Renesas Starter Kit for RX130-512KB (型名：RTK5051308SxxxxxBE)

表 6.2 動作確認環境 (Rev.1.90)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e <sup>2</sup> studio V5.3.0.023
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler for RX Family V2.06.00 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev1.90
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX24U (型名：RTK500524USxxxxxBE) Renesas Starter Kit for RX24T (型名：RTK500524TSxxxBE) Renesas Starter Kit for RX113 (型名：R0K505113SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX65N (型名：RTK500565NSxxxxxBE)



表 6.3 動作確認環境 (Rev.1.80)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e <sup>2</sup> studio V5.0.1.005 ルネサスエレクトロニクス製 e <sup>2</sup> studio V5.0.0.043 ルネサスエレクトロニクス製 e <sup>2</sup> studio V4.3.0.007 ルネサスエレクトロニクス製 e <sup>2</sup> studio V4.2.0.012
C コンパイラ	ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler for RX Family V2.05.00 ルネサスエレクトロニクス製 C/C++ Compiler for RX Family V2.04.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加 -lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev1.80
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX65N (型名：RTK500565NSxxxxxBE) (注 1) Renesas Starter Kit for RX64M (型名：R0K50564MSxxxBE) (注 2) Renesas Starter Kit for RX71M (型名：R0K50571MSxxxBE) (注 3) Renesas Starter Kit for RX231 (型名：R0K505231SxxxBE) (注 4) Renesas Starter Kit for RX130 (型名：RTK5005130SxxxBE) (注 4) Renesas Starter Kit for RX111 (型名：R0K505111SxxxBE) (注 4) Renesas Starter Kit for RX23T (型名：RTK500523TSxxxBE) (注 4) Renesas Starter Kit for RX24T (型名：RTK500524TSxxxBE) (注 4) Renesas Starter Kit for RX113 (型名：R0K505113SxxxBE) (注 4) Renesas Starter Kit for RX210 (型名：R0K505210SxxxBE) (注 4) Renesas Starter Kit+ for RX63N (型名：R0K50563NSxxxBE) (注 4)

- 注1. V5.0.1.005 の e<sup>2</sup> studio と V2.05.00 の C コンパイラの組み合わせで確認しています。
- 注2. V4.3.0.007 の e<sup>2</sup> studio と V2.04.01 の C コンパイラの組み合わせで確認しています。
- 注3. V4.2.0.012 の e<sup>2</sup> studio と V2.04.01 の C コンパイラの組み合わせで確認しています。
- 注4. V5.0.0.043 の e<sup>2</sup> studio と V2.04.01 の C コンパイラの組み合わせで確認しています。

## 6.2 トラブルシューティング

- (1) Q: 本 FIT モジュールをプロジェクトに追加しましたが、ビルド実行すると「Could not open source file "platform.h"」エラーが発生します。

A: FIT モジュールがプロジェクトに正しく追加されていない可能性があります。プロジェクトへの追加方法をご確認ください。

- CS+を使用している場合  
アプリケーションノート RX ファミリ CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)」
- e<sup>2</sup> studio を使用している場合  
アプリケーションノート RX ファミリ e<sup>2</sup> studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1723)」

また、本 FIT モジュールを使用する場合、ボードサポートパッケージ FIT モジュール(BSP モジュール)もプロジェクトに追加する必要があります。BSP モジュールの追加方法は、アプリケーションノート「ボードサポートパッケージモジュール(R01AN1685)」を参照してください。

- (2) Q: 本 FIT モジュールをプロジェクトに追加しましたが、ビルド実行すると「This MCU is not supported by the current r\_sci\_rx module.」エラーが発生します。

A: 追加した FIT モジュールがユーザプロジェクトのターゲットデバイスに対応していない可能性があります。追加した FIT モジュールの対象デバイスを確認してください。

- (3) Q: 本 FIT モジュールをプロジェクトに追加しましたが、ビルド実行すると「ERROR - Unsupported channel chosen in r\_sci\_config.h」エラーが発生します。

A: “r\_sci\_rx\_config.h” ファイルの設定値が間違っている可能性があります。“r\_sci\_rx\_config.h” ファイルを確認して正しい値を設定してください。詳細は「2.9 コンパイル時の設定」を参照してください。

- (4) Q: TXD 端子から送信データが出力されません。

A: 正しく端子設定が行われていない可能性があります。本 FIT モジュールを使用する場合は端子設定が必要です。詳細は「4 端子設定」を参照してください。

## 7. 参考ドキュメント

ユーザーズマニュアル：ハードウェア

(最新版をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。)

テクニカルアップデート／テクニカルニュース

(最新の情報をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。)

ユーザーズマニュアル：開発環境

RX ファミリ C/C++コンパイラ CC-RX ユーザーズマニュアル (R20UT3248)

(最新版をルネサス エレクトロニクスホームページから入手してください。)

## テクニカルアップデートの対応について

本モジュールは以下のテクニカルアップデートの内容を反映しています。

- TN-RX\*-A151A/J

## ホームページとサポート窓口

ルネサス エレクトロニクスホームページ

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

お問合せ先

<http://japan.renesas.com/contact/>

すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

改訂記録	RX ファミリ アプリケーションノート SCI モジュール Firmware Integration Technology
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.70	2015.09.30	—	初版発行
1.80	2016.10.01	1 3 4 5 6 8  9~10 11 12 13~15 16~19  20 21 23~24 26 27  33 34~37 38	<ul style="list-style-type: none"> <li>・サポートしている MCU のリストに RX65N を追加</li> <li>・「1.概要」の SCI 周辺機能の記載内容を見直し</li> <li>・「1.概要」の「割り込みと送受信について」の記載内容を見直し</li> <li>・「1.概要」の「エラー検出について」の記載内容を見直し</li> <li>・「1.1 SCI FIT モジュールとは」の章を追加</li> <li>・「3.1 概要」を 1.2 章に移動</li> <li>・「2.5 対応ツールチェーン」の記載内容を見直し</li> <li>・「2.8 コンパイル時の設定」に以下の define を追加 SCI_CFG_CH10_FIFO_INCLUDED SCI_CFG_CH11_FIFO_INCLUDED SCI_CFG_CH10_TX_FIFO_THRESH SCI_CFG_CH11_TX_FIFO_THRESH SCI_CFG_CH10_RX_FIFO_THRESH SCI_CFG_CH11_RX_FIFO_THRESH</li> <li>・「2.11 コードサイズ」を 2.9 章に移動し記載内容を見直し</li> <li>・「2.10 引数」の章を追加し、チャンネル管理用構造体の内容を記載</li> <li>・「3.2 戻り値」を 2.11 章に移動し記載内容を見直し</li> <li>・「2.12 コールバック関数」の章を追加</li> <li>・「3.1 R_SCI_Open()」を一部見直し ・コールバックに関する記載を「2.12 コールバック関数」の章へ移動</li> <li>・「3.2 R_SCI_Close」を一部見直し</li> <li>・「3.3 R_SCI_Send()」を一部見直し</li> <li>・「3.4 R_SCI_Receive()」を一部見直し</li> <li>・「3.5 R_SCI_SendReceive()」を一部見直し</li> <li>・「3.6 R_SCI_Control()」を一部見直し、コマンドを追加 SCI_CMD_CHANGE_TX_FIFO_THRESH SCI_CMD_CHANGE_RX_FIFO_THRESH</li> <li>・「4. 端子設定」の章を追加</li> <li>・「5. デモプロジェクト」の記載内容見直し</li> <li>・テクニカルアップデート(TN-RX*-A151A/J)の対応を明記</li> </ul>
1.90	2017.02.28	— 3  4,8,18 4 5 6 9,10 13,14  20	<ul style="list-style-type: none"> <li>・FIT モジュールの RX24U グループ対応</li> <li>・「表 1.1 MCU グループに対応する SCI 周辺機能の一覧」に RX24U を追加</li> <li>・SCI_CMD_EN_TEI コマンドの使用方法に関する記述を削除</li> <li>・「エラー検出について」にて、FIFO 機能に関する説明を変更</li> <li>・「表 1.2 API 関数一覧」で R_SCI_Send および R_SCI_Receive 関数の説明を変更</li> <li>・「2.5 対応ツールチェーン」に RXC v2.06.00 を追加</li> <li>・「2.9 コードサイズ」の各メモリサイズを更新</li> <li>・「2.12 コールバック関数」で以下を変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・概要説明: 一部変更し、FIFO 機能有効時の説明を追加</li> <li>・イベント発生時、コールバック関数の引数に受信データが格納されないイベントの記載を追加</li> </ul> </li> <li>・「3.1 R_SCI_Open()」の Special Notes に FIFO 機能有効時の通信エラーの処理方法を追加</li> </ul>

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.90	2017.02.28	22 24 29 29,30  32	<ul style="list-style-type: none"> <li>・「3.3 R_SCI_Send()」の Description の記載を変更</li> <li>・「3.4 R_SCI_Receive()」の Description にて、受信エラー発生時のコールバック関数に関する記載を変更</li> <li>・「3.6 R_SCI_Control()」で以下を変更 <ul style="list-style-type: none"> <li>・概要説明: 一部変更</li> <li>・Parameters: <ul style="list-style-type: none"> <li>- コマンドに SCI_CMD_SET_RXI_PRIORITY、SCI_CMD_SET_TXI_PRIORITY を追加。</li> <li>- SCI_CMD_EN_TEI コマンドのコメントを変更</li> <li>- コメント未記載だったコマンドにコメントを追加</li> </ul> </li> <li>・Special Notes: <ul style="list-style-type: none"> <li>- 送信中に実行可能なコマンドの記載を追加</li> <li>- コマンド使用時の TXD 端子の対応に関する記載を追加</li> </ul> </li> </ul> </li> </ul>
		プログラム	<ul style="list-style-type: none"> <li>・誤記修正</li> <li>・SCI_CMD_EN_TEI を何も処理しない無効なコマンドに変更（不要なコマンドだが、旧バージョンとの互換性のため残す）</li> <li>・引数のチェックを、NULL と FIT_NO_PTR の両方でチェックするように修正</li> <li>・簡易 SPI モードの場合にコマンドに SCI_CMD_EN_CTS_IN を指定した場合、R_SCI_Control 関数が SCI_ERR_INVALID_ARG を返すように変更（簡易 SPI モードでは CTS 入力は無効な機能のため）</li> <li>・sci_error 関数において、エラーフラグのクリア処理前に不要な論理演算を行っているため削除した</li> <li>・以下の不具合を修正 <ul style="list-style-type: none"> <li>■対象デバイス RX110/RX111/RX113/RX130/RX210/RX230/RX231/RX23T/RX24T/RX63N/RX631/RX64M/RX651/RX65N/RX71M</li> <li>■内容 クロック同期式モードによる受信処理において、指定した数よりも多くのデータを受信する可能性がある。</li> <li>■発生条件 クロック同期式モードにおいて、2byte 以上のデータ受信する際、1 回目のダミーデータをライトした後から 2 回目のダミーデータ分のカウンタがデクリメントされる前までの間に 1 フレーム分以上の時間が経過した場合。</li> <li>■対策 sci_receive_sync_data 関数のダミーデータライトの回数を 1 回にした（Rev.1.70 時点の仕様へ戻す）。 Rev1.90 以降の SCI FIT モジュールを使用すること。</li> </ul> </li> </ul>

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.90	2017.02.28	プログラム	<ul style="list-style-type: none"> <li>・以下の不具合を修正</li> <li>■対象デバイス RX110/RX111/RX113/RX130/RX210/RX230/RX231/RX23T/RX24T/RX63N/RX631/RX64M/RX651/RX65N/RX71M</li> <li>■内容 調歩同期モードでエラーが発生した場合、エラー割り込みが繰り返し動作し続けてメイン処理が動作しなくなる可能性がある。</li> <li>■発生条件 調歩同期モード、かつコールバック関数なしに設定した時に、パリティエラー、オーバランエラー、フレーミングエラーのいずれかの通信エラーが発生した場合。</li> <li>■対策 sci_error 関数において、エラーフラグのクリア処理がコールバック関数ありの時しか行われていなかったため、エラーフラグのクリアは必ず行うように修正した (Rev.1.70 時点の仕様へ戻す)。 Rev1.90 以降の SCI FIT モジュールを使用すること。</li> </ul>
2.00	2017.07.24	—	・FIT モジュールの RX130 グループ (ROM 512KB 版を含む)、RX65N グループ (ROM 2MB 版を含む) 対応
		—	文言見直し
		1	・関連ドキュメントに以下のドキュメントを追加: Renesas e <sup>2</sup> studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)
		7~13	・2.6 使用する割り込みベクタ: 追加
		20	・FIFO 機能を使用した場合のコールバック関数の呼び出し回数を 1 回に修正
		22	・2.14 FIT モジュールの追加方法: 変更
		27	・調歩同期式モードを使用する場合のバイトキューに対する注意文言追加
		36	・SCI_CMD_SET_RXI_PRIORITY、SCI_CMD_SET_TXI_PRIORITY コマンドを全モードで使用できるように変更
		42	・4. 端子設定: 「Smart Configurator」の記載を追加
		47	・5.6 デモのダウンロード方法: 追加
		48~50	・付録追加
		プログラム	<ul style="list-style-type: none"> <li>・以下の不具合を修正しました。</li> <li>■対象デバイス RX65N</li> <li>■内容 エラーフラグが解除されないため、エラー割り込みが常時発生し続けます。</li> <li>■発生条件 FIFO 有効、かつコールバック関数を設定せずにオープンした場合に、受信エラーが起こると発生します。</li> <li>■対策 FIFO 有効時の受信エラー解除処理が無かったため、追加しました。また、コールバック関数の設定有無に関わらず必ずエラー割り込み終了前に受信エラーを解除するように修正しました。 Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</li> </ul>

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2017.07.24	7ページ	<p>・以下の不具合を修正しました。</p> <p>■対象デバイス RX65N</p> <p>■内容 FIFO の送信しきい値、受信しきい値を変更する時に引数を指定しなかった場合、不定な値をしきい値に設定します。</p> <p>■発生条件 R_SCI_Control 関数のコマンドに SCI_CMD_CHANGE_TX_FIFO_THRESH / SCI_CMD_CHANGE_RX_FIFO_THRESH を設定し、引数に NULL を設定した場合に発生します。</p> <p>■対策 R_SCI_Control 関数に引数の NULL チェック処理を追加しました。 Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</p> <p>・以下の不具合を修正しました。</p> <p>■対象デバイス RX65N</p> <p>■内容 送信中に再度送信開始すると、送信中のデータが強制停止し新しい送信も開始しません。</p> <p>■発生条件 FIFO 有効時、クロック同期に設定したチャンネルで送信中に送信開始すると発生します。</p> <p>■対策 送信中に送信開始した場合は SCI_ERR_XCVR_BUSY を返し、送信を中断しないように修正しました。 Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</p> <p>・以下の不具合を修正しました。</p> <p>■対象デバイス RX65N</p> <p>■内容 FIFO の受信しきい値を変更しても、受信が完了するとしきい値が"8"になります。</p> <p>■発生条件 FIFO 有効時、クロック同期に FIFO の受信しきい値を初期値(8)以外に変更して受信すると発生します。</p> <p>■対策 送信しきい値、受信しきい値の設定値をハンドラに保持するようにし、受信処理中に書き換えた値を初期値ではなくハンドラに保持した値に戻すように修正しました。 Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</p>

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2017.07.24	7ページ	<p>・以下の不具合を修正しました。</p> <p>■対象デバイス RX65N</p> <p>■内容 FIFO の受信しきい値を受信バイト数を超えても、受信割り込みが発生しません。</p> <p>■発生条件 FIFO 有効時、クロック同期に FIFO の受信しきい値を初期値(8)未満に変更して受信データ数が 8 バイト未満だと発生します。</p> <p>■対策 送信しきい値、受信しきい値の設定値をハンドラに保持するようにし、受信処理中に書き換えた値を初期値ではなくハンドラに保持した値に戻すように修正しました。 Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</p> <p>・以下の不具合を修正しました。</p> <p>■対象デバイス RX65N</p> <p>■内容 FIFO の受信しきい値が"8"の場合、8 バイト受信後にコールバック関数が連続して 8 回実行されます。</p> <p>■発生条件 FIFO 有効時、コールバック関数を設定してオープンし複数バイト受信すると発生します。(8 バイト未満でも発生)</p> <p>■対策 FIFO 有効時は受信割り込み 1 回につき、コールバック関数を 1 回実行するように修正しました。 コールバック関数の引数に受信バイト数を格納するメンバ"num"を追加しました。 受信バイト数が受信バッファより大きい場合、格納可能な分だけバッファに格納し、残りは破棄されます。(この際、コールバック関数のイベントは"SCI_EVT_RXBUF_OVFL"になります) Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</p> <p>・以下の不具合を修正しました。</p> <p>■対象デバイス RX64M/RX71M/RX65N</p> <p>■内容 送信優先レベル、受信優先レベルを変更した場合、不定なレベルが設定されます。</p> <p>■発生条件 R_SCI_Control 関数のコマンドに SCI_CMD_SET_TXI_PRIORITY/SCI_CMD_SET_RXI_PRIORITY を設定し、引数に NULL を設定した場合に発生します。</p> <p>■対策 R_SCI_Control 関数に引数の NULL チェック処理と割り込み優先レベルの範囲チェック処理を追加しました。 Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</p>



Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2017.07.24	プログラム	<p>以下の不具合を修正しました。</p> <p>■対象デバイス RX64M/RX71M/RX65N</p> <p>■内容 割り込み優先レベルの変更が調歩同期の場合しか設定できません。</p> <p>■発生条件 クロック同期の場合に R_SCI_Control 関数のコマンドに SCI_CMD_SET_TXI_PRIORITY/SCI_CMD_SET_RXI_PRIORITY を設定すると発生します。</p> <p>■対策 クロック同期、調歩同期の両方で割り込み優先レベルの変更が有効になるように修正しました。 Rev2.00 以降の SCI FIT モジュールを使用してください。</p>

## 製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本ドキュメントおよびテクニカルアップデートを参照してください。

### 1. 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（予約領域）のアクセス禁止

【注意】リザーブアドレス（予約領域）のアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレス（予約領域）があります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

### 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、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。

同じグループのマイコンでも型名が違うと、内部ROM、レイアウトパターンの相違などにより、電氣的特性の範囲で、特性値、動作マージン、ノイズ耐量、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。型名が違う製品に変更する場合は、個々の製品ごとにシステム評価試験を実施してください。

## ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器・システムの設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因して生じた損害（お客様または第三者いずれに生じた損害も含みます。以下同じです。）に関し、当社は、一切その責任を負いません。
  2. 当社製品、本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
  3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
  4. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、その他の不適切に使用しないでください。かかる改造、改変、複製等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
  5. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。  
標準水準： コンピュータ、OA機器、通信機器、計測機器、AV機器、  
家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等  
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通制御（信号）、大規模通信機器、  
金融端末基幹システム、各種安全制御装置等  
当社製品は、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（宇宙、海底中継器、原子力制御システム、航空機制御システム、プラント基幹システム、軍事機器等）に使用されることを意図しており、これらの用途に使用することはできません。たとえ、意図しない用途に当社製品を使用したことにより損害が生じても、当社は一切その責任を負いません。
  6. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
  7. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は耐放射線設計を行っておりません。仮に当社製品の故障または誤動作が生じた場合であっても、人身事故、火災事故その他社会的損害等を生じさせないよう、お客様の責任において、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、お客様の機器・システムとしての出荷保証を行ってください。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様の機器・システムとしての安全検証をお客様の責任で行ってください。
  8. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制するRoHS指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は、一切その責任を負いません。
  9. 当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。また、当社製品および技術を、(1)核兵器、化学兵器、生物兵器等の大量破壊兵器およびこれらを運搬することができるミサイル（無人航空機を含みます。）の開発、設計、製造、使用もしくは貯蔵等の目的、(2)通常兵器の開発、設計、製造または使用の目的、または(3)その他の国際的な平和および安全の維持の妨げとなる目的で、自ら使用せず、かつ、第三者に使用、販売、譲渡、輸出、賃貸もしくは使用許諾しないでください。  
当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
  10. お客様の転売、貸与等により、本書（本ご注意書きを含みます。）記載の諸条件に抵触して当社製品が使用され、その使用から損害が生じた場合、当社は一切その責任を負わず、お客様にかかる使用に基づく当社への請求につき当社を免責いただきます。
  11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。
  12. 本資料に記載された情報または当社製品に関し、ご不明点がある場合には、当社営業にお問い合わせください。
- 注1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社が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。

(Rev.3.0-1 2016.11)



ルネサス エレクトロニクス株式会社

■営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

※営業お問合せ窓口の住所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。

ルネサス エレクトロニクス株式会社 〒135-0061 東京都江東区豊洲3-2-24（豊洲フォレシア）

■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：<https://www.renesas.com/contact/>