

RX ファミリ

簡易 I²C モジュール Firmware Integration Technology

要旨

本アプリケーションノートは、Firmware Integration Technology (FIT)を使用した簡易 I²C モジュールについて説明します。本モジュールはシリアルインタフェース(SCI)を使用して、デバイス間で通信を行います。以降、本モジュールを SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールと称します。

対象デバイス

以下は、この API によってサポートできるデバイスの一覧です。

- RX110、RX111、RX113 グループ
- RX130、RX13T グループ
- RX140 グループ
- RX230、RX231、RX23E-A、RX23T、RX23W グループ
- RX24T、RX24U グループ
- RX64M グループ
- RX65N、RX651 グループ
- RX660 グループ
- RX66T グループ
- RX66N グループ
- RX671 グループ
- RX71M グループ
- RX72T グループ
- RX72M グループ
- RX72N 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。

対象コンパイラ

- Renesas Electronics C/C++ Compiler Package for RX Family
- GCC for Renesas RX
- IAR C/C++ Compiler for Renesas RX

各コンパイラの動作確認内容については「6.3 動作確認環境詳細」を参照してください。

目次

1.	概要	4
1.1	SCI (簡易 I ² C モード) FIT モジュールとは	4
1.2	API の概要	5
1.3	SCI (簡易 I ² C モード) FIT モジュールの概要	6
1.3.1	SCI (簡易 I ² C モード) FIT モジュールの仕様	6
1.3.2	マスタ送信の処理	7
1.3.3	マスタ受信の処理	11
1.3.4	状態遷移図	14
1.3.5	状態遷移時の各フラグ	15
1.4	SCI (簡易 I ² C モード) FIT モジュールの使用方法	15
1.4.1	SCI (簡易 I ² C モード) FIT モジュールを C++ プロジェクト内で使用する方法	15
2.	API 情報	16
2.1	ハードウェアの要求	16
2.2	ソフトウェアの要求	16
2.3	サポートされているツールチェーン	16
2.4	使用する割り込みベクタ	17
2.5	ヘッダファイル	22
2.6	整数型	22
2.7	コンパイル時の設定	23
2.8	コードサイズ	26
2.9	引数	27
2.10	戻り値	27
2.11	モジュールの追加方法	28
2.12	for 文、while 文、do while 文について	29
3.	API 関数	30
3.1	R_SCI_IIC_Open()	30
3.2	R_SCI_IIC_MasterSend()	32
3.3	R_SCI_IIC_MasterReceive()	37
3.4	R_SCI_IIC_Close()	40
3.5	R_SCI_IIC_GetStatus()	41
3.6	R_SCI_IIC_Control()	43
3.7	R_SCI_IIC_GetVersion()	45
4.	端子設定	46
5.	デモプロジェクト	48
5.1	sciiic_send_demo_rskrx64m	48
5.2	sciiic_receive_demo_rskrx64m	48
5.3	sciiic_send_demo_rskrx231	48
5.4	sciiic_receive_demo_rskrx231	49
5.5	ワークスペースにデモを追加する	49
5.6	デモのダウンロード方法	49
6.	付録	50
6.1	通信の実現方法	50
6.1.1	API 動作の状態	50
6.1.2	API 動作中のイベント	50
6.1.3	プロトコル状態遷移	51
6.1.4	プロトコル状態遷移表	55
6.1.5	プロトコル状態遷移登録関数	55

6.1.6	状態遷移時の各フラグの状態	56
6.2	割り込み発生タイミング	58
6.2.1	マスタ送信	58
6.2.2	マスタ受信	59
6.2.3	マスタ送受信	60
6.3	動作確認環境詳細	61
6.4	トラブルシューティング	67
7.	サンプルコード	68
7.1	1つのチャンネルで1つのスレーブデバイスに連続アクセスする場合の例	68
7.2	1つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする場合の例	72
7.3	2つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする場合の例	77
8.	参考ドキュメント	83
	テクニカルアップデートの対応について	84

1. 概要

SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールは、SCI を使用し、マスタデバイスがスレーブデバイスと送受信を行うための手段を提供します。SCI の簡易 I²C モードは、NXP 社が提唱する I²C バス (Inter-IC-Bus) インタフェース方式のシングルマスタモードに準拠しています。以下に本モジュールがサポートしている機能を列挙します。

- シングルマスタモードのみに対応 (スレーブ送信、スレーブ受信には非対応)
- コンディショニング波形の生成
- 通信モードはスタンダードモードとファストモードに対応し、最大転送速度は 384kbps

制限事項

- DMAC、DTC と組み合わせて使用することはできません。
- 10 ビットアドレスの送信には対応していません。
- 多重割り込みには対応していません。
- コールバック関数内では R_SCI_IIC_GetStatus 関数以外の API 関数のコールは禁止です。
- 割り込みを使用するため、I フラグは “1” で使用してください。
- SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールと SCI モジュール Firmware Integration Technology (R01AN1815) を組み合わせて使用するとき、同じチャネルを同時に使用することはできません。

1.1 SCI (簡易 I²C モード) 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、2.11 を参照してください。

1.2

API の概要

表 1.1 に本モジュールに含まれる API 関数を示します。

表 1.1 API 関数一覧

関数	関数説明
R_SCI_IIC_Open()	この関数は SCI(簡易 I ² C モード) FIT モジュールを初期化する関数です。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。
R_SCI_IIC_MasterSend()	マスタ送信を開始します。引数に合わせてデータ送信パターンを変更します。ストップコンディション生成まで一括で実施します。
R_SCI_IIC_MasterReceive()	マスタ受信を開始します。引数に合わせてデータ受信パターンを変更します。ストップコンディション生成まで一括で実施します。
R_SCI_IIC_Close()	簡易 I ² C の通信を終了し、使用していた SCI の対象チャネルを解放します。
R_SCI_IIC_GetStatus()	本モジュールの状態を返します。
R_SCI_IIC_Control()	各コンディション出力、NACK 出力、SSCL クロックのワンショット出力、および本モジュールリセットを行う関数です。主に通信エラー時に使用してください。
R_SCI_IIC_GetVersion()	本モジュールのバージョンを返します。

1.3

SCI (簡易 I²C モード) FIT モジ

ユールの概要

1.3.1 SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールの仕様

- 1) 本モジュールでは、マスタ送信、マスタ受信をサポートします。
 - －マスタ送信では、4種類の送信パターンが設定可能です。マスタ送信の詳細は「1.3.2 マスタ送信の処理」に示します。
 - －マスタ受信では、マスタ受信とマスタ送受信の2種類の受信パターンが設定可能です。マスタ受信の詳細は「1.3.3 マスタ受信の処理」に示します。
- 2) 割り込みは、スタートコンディション生成、スレーブアドレス送信、データ受信、ストップコンディション生成のいずれかの処理が完了すると発生します。SCI(簡易 I²C モード)の割り込み内で本モジュールの通信制御関数を呼び出し、処理を進めます。
- 3) 本モジュールは、複数のチャンネルを制御することができます。また複数チャンネルを持つデバイスでは複数チャンネルを使用して同時に通信することができます。
- 4) 1つのチャンネル・バス上の複数のスレーブデバイスを制御できます。
ただし通信中(スタートコンディション生成から、ストップコンディション生成完了までの期間)は、そのデバイス以外の通信はできません。図 1.1 に複数スレーブデバイスの制御例を示します。

(例) ch0にスレーブデバイスAとBが接続されている場合

備考 ST: スタートコンディション、SP: ストップコンディション

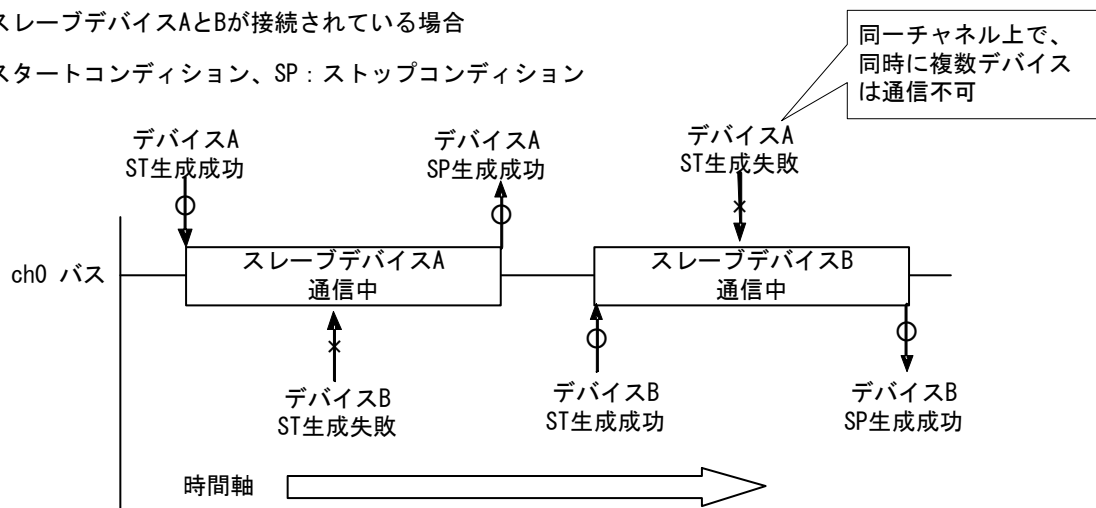


図 1.1 複数スレーブデバイス制御例

1.3.2 マスタ送信の処理

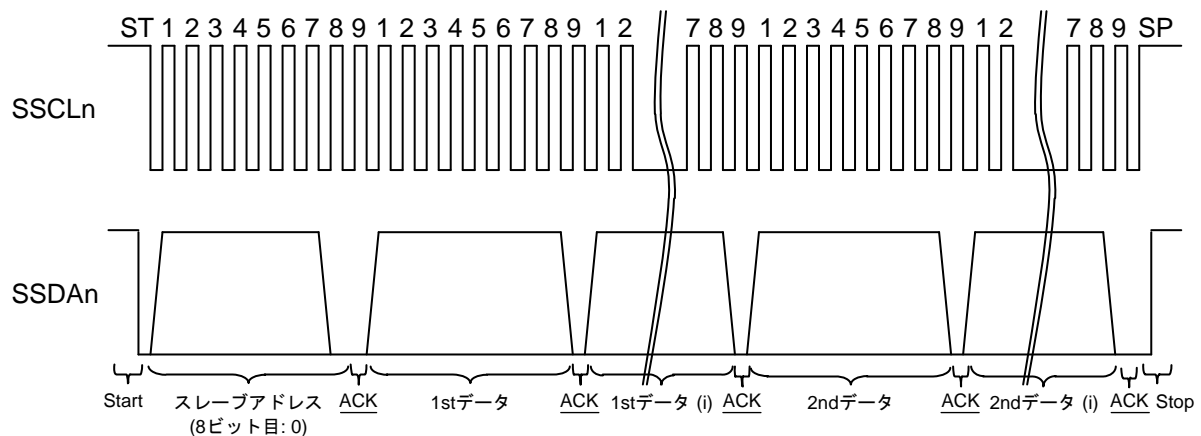
マスタデバイス (RX MCU) からスレーブデバイスへデータを送信します。

本モジュールでは、マスタ送信は 4 種類の波形を生成できます。マスタ送信の際の引数とする I²C 通信情報構造体の設定値によってパターンを選択します。I²C 通信情報構造体の詳細は、「2.9 引数」を参照してください。図 1.2～図 1.5 に 4 種類の送信パターンを示します。

(1) パターン 1

マスタデバイス(RX MCU)からスレーブデバイスへデータを送信します。

初めにスタートコンディション(ST)を生成し、次にスレーブデバイスのアドレスを送信します。このとき、8 ビット目は転送方向指定ビットになりますので、データ送信時には“0” (Write)を送信します。次に 1st データを送信します。1st データとは、データ送信を行う前に、事前に送信したいデータがある場合に使用します。例えばスレーブデバイスが EEPROM の場合、EEPROM 内部のアドレスを送信することができます。次に 2nd データを送信します。2nd データがスレーブデバイスへ書き込むデータになります。データ送信を開始し、全データの送信が完了すると、ストップコンディション(SP)を生成してバスを解放します。



凡例:

n : チャネル番号

ST : スタートコンディション生成

SP : ストップコンディション生成

ACK : Acknowledge“0”

※ 下線のある信号は、スレーブからマスタへのデータ送信です

図 1.2 マスタ送信(パターン 1)信号図

(2) パターン 2

マスタ(RX MCU)からスレーブデバイスヘータを送信します。ただし、1st データを設定していない場合、1st データは送信しません。

スタートコンディション(ST)を生成からスレーブデバイスのアドレスを送信まではパターン 1 と同様に動作します。次に 1st データを送信せず、2nd データを送信します。全データの送信が完了すると、ストップコンディション(SP)を生成してバスを解放します。

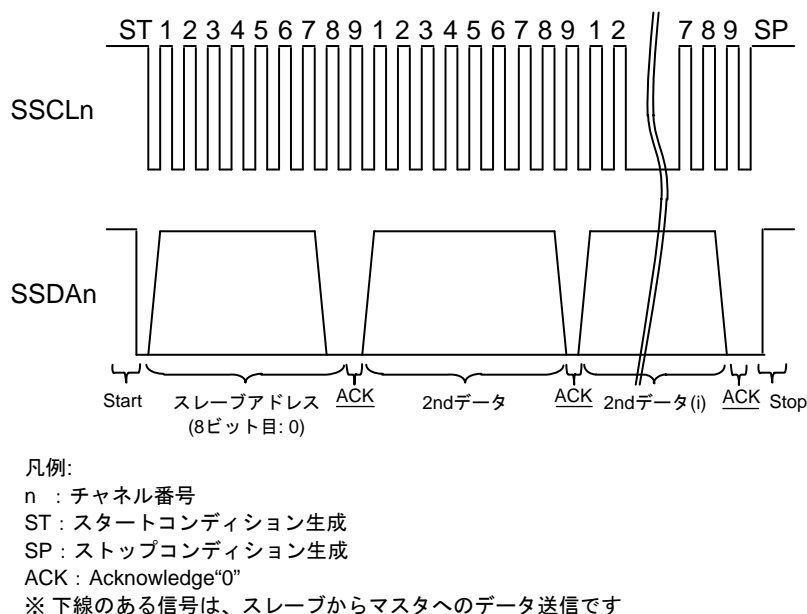


図 1.3 マスタ送信(パターン 2) 信号図

(3) パターン 3

スタートコンディション(ST)を生成から、スレーブアドレス送信まではパターン 1 と同様に動作します。スレーブアドレス送信後、1st データ/2nd データを設定していない場合、データ送信は行わず、ストップコンディション(SP)を生成してバスを解放します。

接続されているデバイスを検索する場合や、EEPROM 書き換え状態を確認する Acknowledge Polling を行う際に有効な処理です。

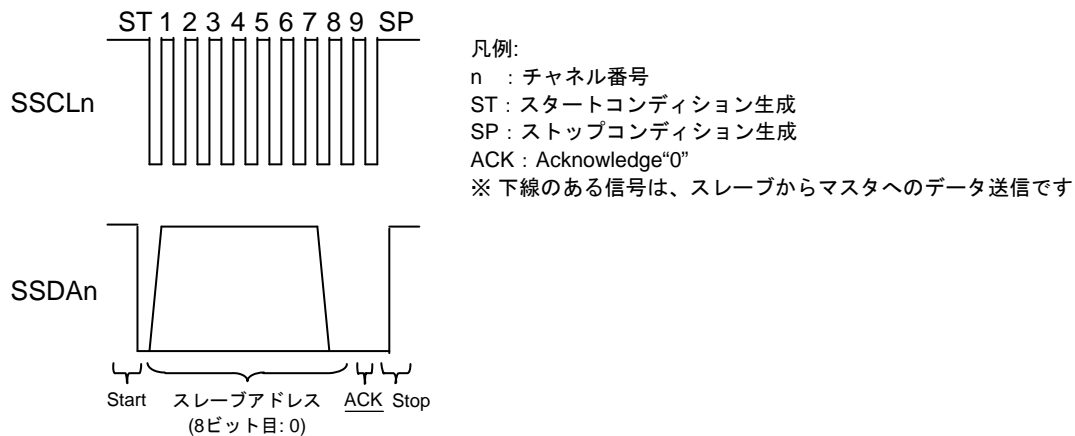


図 1.4 マスタ送信(パターン 3)信号図

(4) パターン 4

スタートコンディション(ST)を生成後、スレーブアドレスと 1st データ/2nd データを設定していない場合、スレーブアドレス送信とデータの送信は行わず、ストップコンディション(SP)を生成してバスを解放します。バス解放のみを行いたい場合に有効な処理です。

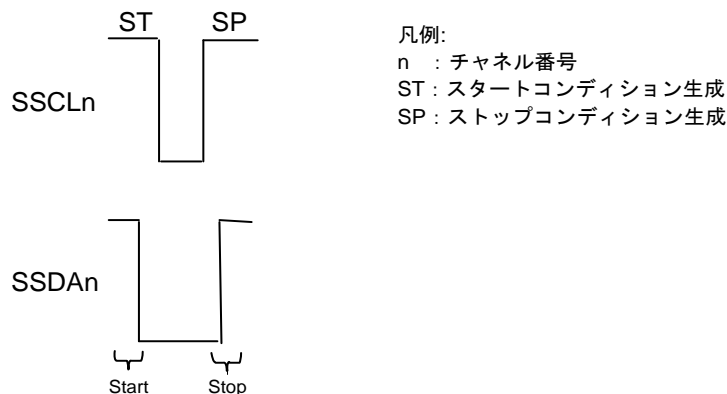


図 1.5 マスタ送信(パターン 4) 信号図

図 1.6 にマスタ送信を行う際の手順を示します。コールバック関数は、ストップコンディション生成後に呼ばれます。I²C 通信情報構造体メンバの CallBackFunc に関数名を指定してください。

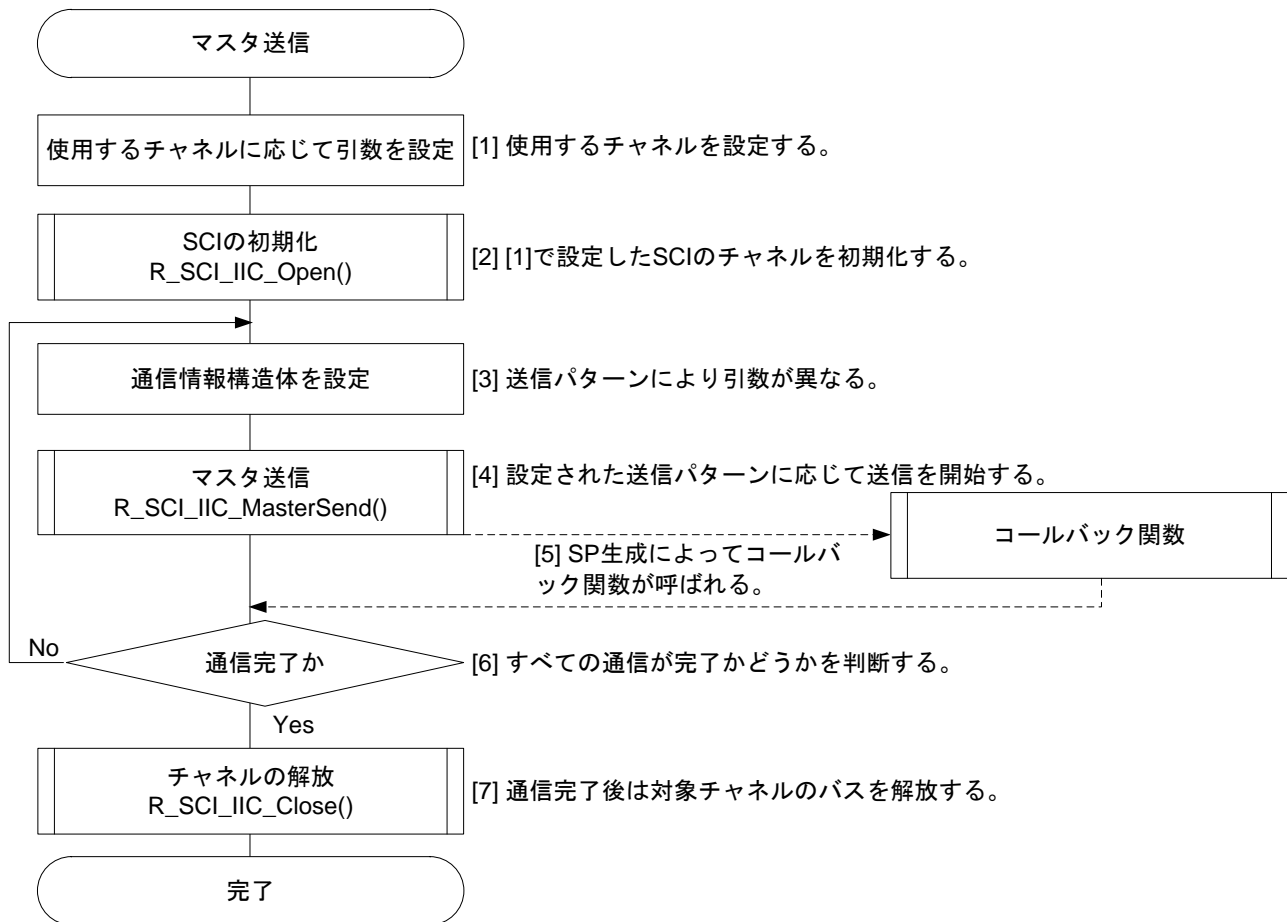


図 1.6 マスタ送信の処理例

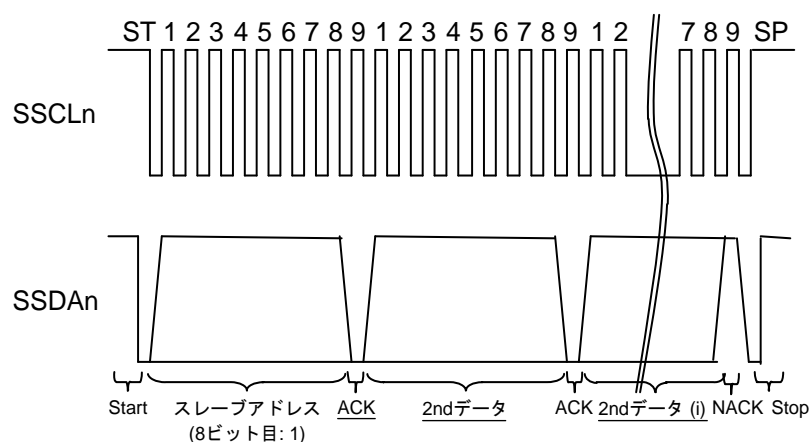
1.3.3 マスタ受信の処理

マスタデバイス(RX MCU)はスレーブデバイスからデータを受信します。本モジュールでは、マスタ受信とマスタ送受信に対応しています。マスタ受信の際の引数とする I²C 通信情報構造体の設定値によってパターンを選択します。I²C 通信情報構造体の詳細は、「2.9 引数」を参照してください。図 1.7～図 1.8 に受信パターンを示します。

(1) マスタ受信

マスタ(RX MCU)はスレーブデバイスからデータを受信します。

初めにスタートコンディション(ST)を生成し、次にスレーブデバイスのアドレスを送信します。このとき、8ビット目は転送方向指定ビットになりますので、データ受信時には“1”(Read)を送信します。次にデータ受信を開始します。受信中は、1バイト受信するごとにACKを送信しますが、最終データ時のみNACKを送信し、スレーブデバイスへ受信処理が完了したことを通知します。全データの受信が完了すると、ストップコンディション(SP)を生成してバスを解放します。



凡例:

n : チャネル番号

ST: スタートコンディション生成

NACK: Acknowledge "1"

SP: ストップコンディション生成

ACK: Acknowledge "0"

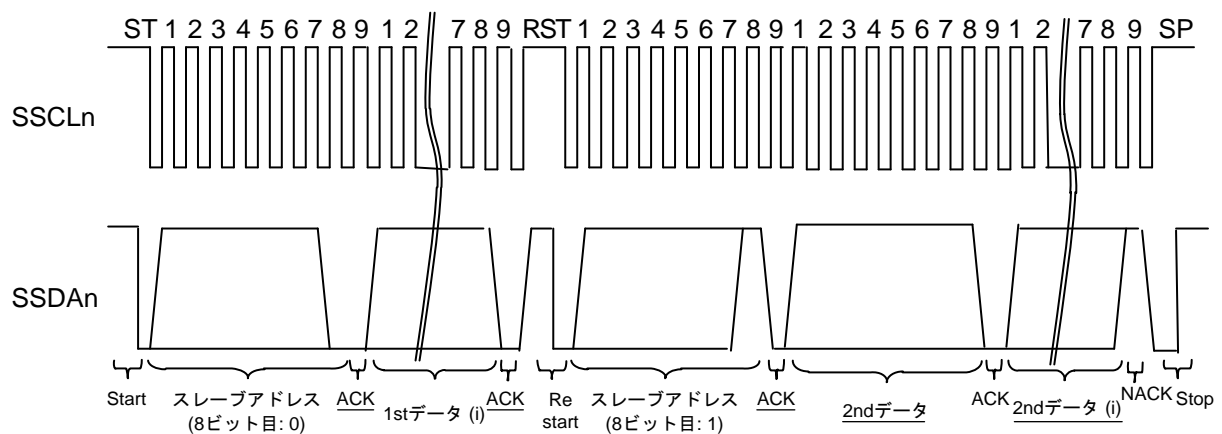
※ 下線のある信号は、スレーブからマスタへのデータ送信です

図 1.7 マスタ受信 信号図

(2) マスタ送受信

マスタ(RX MCU)からスレーブデバイスへデータを送信します(マスタ送信)。送信完了後、リスタートコンディションを生成し、転送方向を“1” (Read)に変更して、マスタはスレーブデバイスからデータを受信します(マスタ受信)。

初めにスタートコンディション(ST)を生成し、次にスレーブデバイスのアドレスを送信します。このとき、8ビット目は転送方向指定ビットになりますので、データ送信時には“0” (Write)を送信します。次に1st データを送信します。データの送信が完了すると、リスタートコンディション(RST)を生成し、スレーブアドレスを送信します。このとき、転送方向指定ビットは“1” (Read)を送信します。次にデータ受信を開始します。受信中は、1 バイト受信するごとに ACK を送信しますが、最終データ時のみ NACK を送信し、スレーブデバイスへ受信処理が完了したことを通知します。全データの受信が完了すると、ストップコンディション(SP)を生成してバスを解放します。



凡例:

n : チャネル番号

ST: スタートコンディション生成

NACK: Acknowledge “1”

SP: ストップコンディション生成

ACK: Acknowledge “0”

RST: リスタートコンディション生成

※ 下線のある信号は、スレーブからマスタへのデータ送信です

図 1.8 マスタ送受信 信号図

図 1.9 にマスタ受信を行う際の手順を示します。コールバック関数は、ストップコンディション生成後に呼ばれます。I²C 通信情報構造体メンバの CallBackFunc に関数名を指定してください。

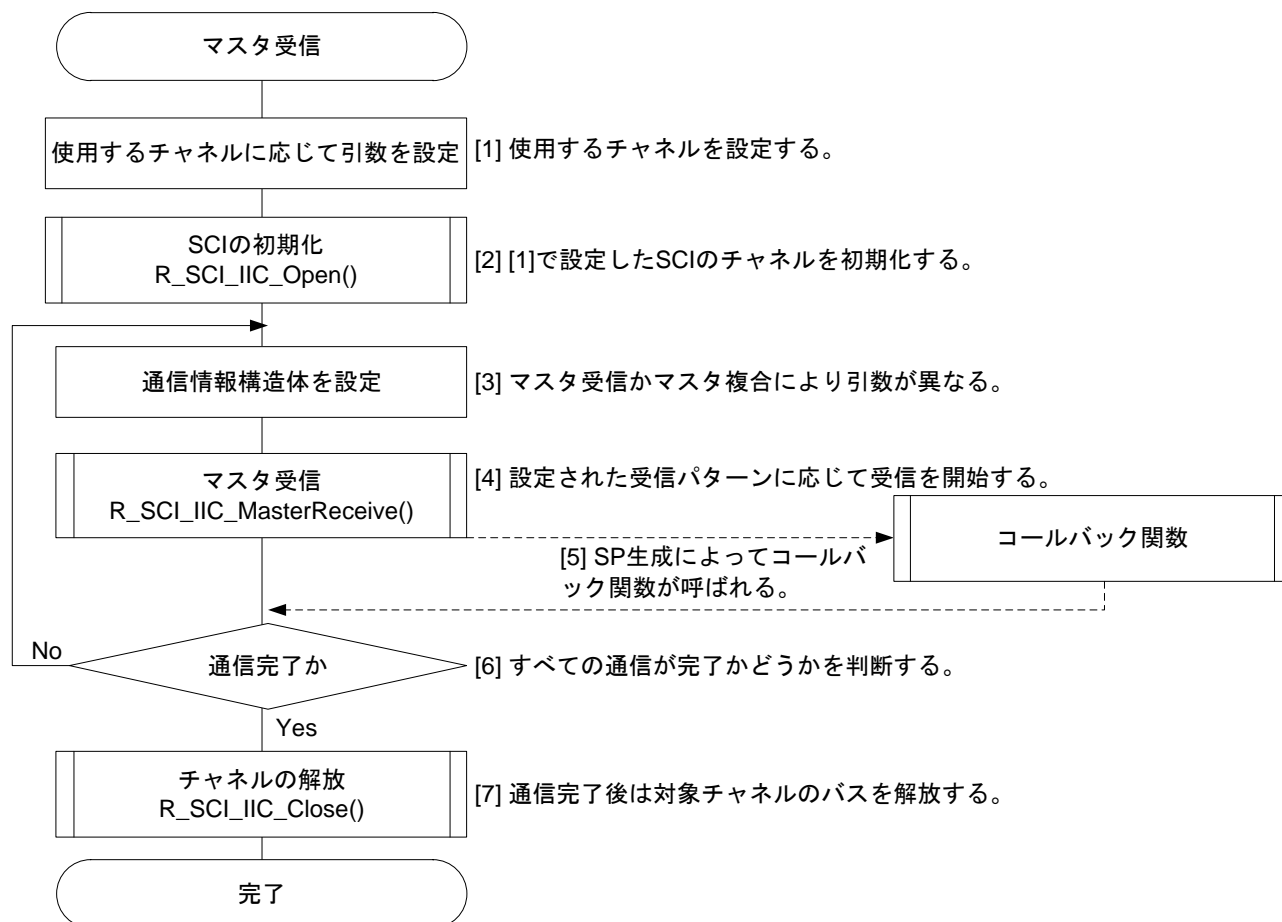


図 1.9 マスタ受信の処理例

1.3.4 状態遷移図

本モジュールを使用する場合、未初期化状態、アイドル状態、通信中のいずれかの状態になります。
図 1.10 に、状態遷移図を示します。

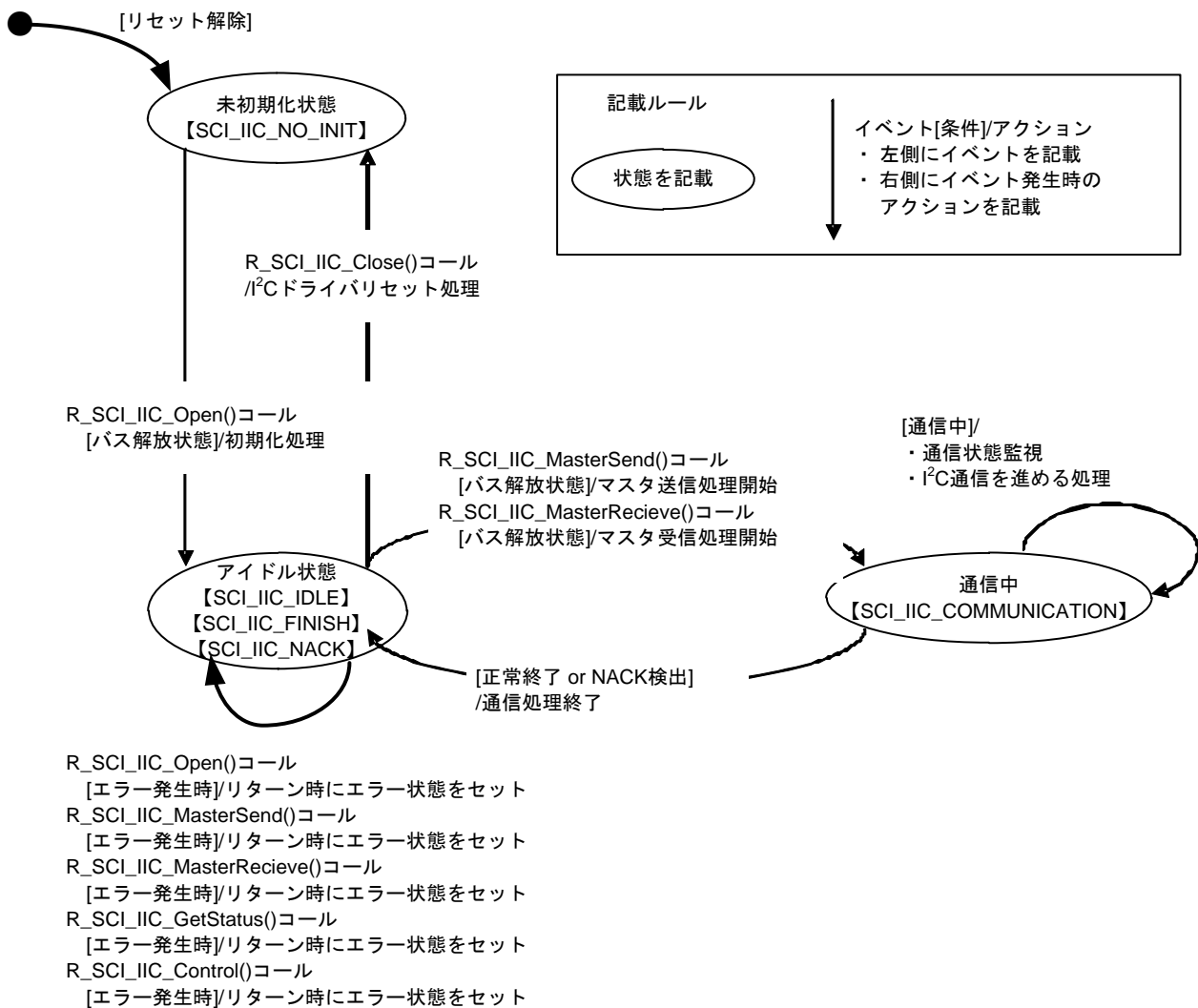


図 1.10 状態遷移図

1.3.5 状態遷移時の各フラグ

I²C 通信情報構造体メンバにはデバイス状態フラグ(dev_sts)があります。デバイス状態フラグには、そのデバイスの通信状態が格納されます。またこのフラグにより、同一チャンネル上の複数のスレーブデバイスの制御を行うことができます。表 1.3 に状態遷移時のデバイス状態フラグの一覧を示します。

表 1.3 状態遷移時のデバイス状態フラグの一覧

状態	デバイス状態フラグ(dev_sts)
未初期化状態	SCI_IIC_NO_INIT
アイドル状態	SCI_IIC_IDLE SCI_IIC_FINISH SCI_IIC_NACK
通信中(マスタ送信)	SCI_IIC_COMMUNICATION
通信中(マスタ受信)	SCI_IIC_COMMUNICATION
通信中(マスタ送受信)	SCI_IIC_COMMUNICATION
エラー	SCI_IIC_ERROR

1.4 SCI (簡易 I2C モード) FIT モジュールの使用方法

1.4.1 SCI (簡易 I2C モード) FIT モジュールを C++プロジェクト内で使用する方法

C++プロジェクトでは、SCI (簡易 I2C モード) FIT モジュールのインタフェースヘッダファイルを extern “C”の宣言に追加してください。

```
extern "C"
{
    #include "r_smc_entry.h"
    #include "r_sci_iic_rx_if.h"
}
```

2. API 情報

本モジュールの API はルネサスの API の命名基準に従っています。

2.1 ハードウェアの要求

ご使用になる MCU が以下の機能をサポートしている必要があります。

- SCI

2.2 ソフトウェアの要求

このドライバは以下のパッケージに依存しています。

- ボードサポートパッケージモジュール (r_bsp) Rev.5.20 以上

2.3 サポートされているツールチェーン

このドライバは下記ツールチェーンで動作確認を行っています。詳細は、「6.3 動作確認環境詳細」を参照ください。

- Renesas RX Toolchain v.2.02.00
- Renesas RX Toolchain v.2.03.00
- Renesas RX Toolchain v.2.05.00
- Renesas RX Toolchain v.2.06.00
- Renesas RX Toolchain v.2.07.00
- Renesas RX Toolchain v.3.00.00
- Renesas RX Toolchain v.3.01.00
- Renesas RX Toolchain v.3.02.00
- Renesas RX Toolchain v.3.03.00
- Renesas RX Toolchain v.3.04.00

2.4 使用する割り込みベクタ

R_SCI_IIC_MasterSend 関数、R_SCI_IIC_MasterReceive 関数を実行したとき、引数のパラメータで指定したチャンネル番号のチャンネルに対応した TXI 割り込み、TEI 割り込みが有効になります。

表 2.1～表 2.5 に SCI(簡易 I²C モード) 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(1)

デバイス	割り込みベクタ
RX110	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220)
RX111	TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221)
RX13T	TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224)
	TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225)
	TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 240)
	TEI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 241)
RX113	TXI0 割り込み[チャンネル 0] (ベクタ番号: 216)
RX130	TEI0 割り込み[チャンネル 0] (ベクタ番号: 217)
RX230	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220)
RX231	TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221)
	TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224)
	TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225)
	TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 228)
	TEI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 229)
	TXI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 232)
	TEI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 233)
	TXI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 236)
	TEI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 237)
	TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 240)
	TEI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 241)
RX140	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220)
	TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221)
	TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224)
	TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225)
	TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 228)
	TEI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 229)
	TXI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 232)
	TEI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 233)
	TXI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 236)
	TEI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 237)
	TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 240)
	TEI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 241)
RX23E-A	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220)
	TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221)
	TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224)
	TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225)
	TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 228)
	TEI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 229)
	TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 240)
	TEI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 241)

表 2.2 使用する割り込みベクター一覧(2)

デバイス	割り込みベクター
RX23T	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220) TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221) TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224) TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225)
RX23W	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220) TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221) TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224) TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225) TXI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 232) TEI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 233) TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 240) TEI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 241)
RX24T	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220) TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221) TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224) TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225) TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 228) TEI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 229)
RX24U	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 220) TEI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 221) TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 224) TEI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 225) TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 228) TEI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 229) TXI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 232) TEI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 233) TXI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 236) TEI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 237) TXI11 割り込み[チャンネル 11] (ベクタ番号: 252) TEI11 割り込み[チャンネル 11] (ベクタ番号: 253)
RX64M RX71M	TXI0 割り込み[チャンネル 0] (ベクタ番号: 59) TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 61) TXI2 割り込み[チャンネル 2] (ベクタ番号: 63) TXI3 割り込み[チャンネル 3] (ベクタ番号: 81) TXI4 割り込み[チャンネル 4] (ベクタ番号: 83) TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 85) TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 87) TXI7 割り込み[チャンネル 7] (ベクタ番号: 99) TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 117) GROUPBL0 割り込み (ベクタ番号: 110) TEI0 割り込み[チャンネル 0] (グループ割り込み要因番号: 0) TEI1 割り込み[チャンネル 1] (グループ割り込み要因番号: 2) TEI2 割り込み[チャンネル 2] (グループ割り込み要因番号: 4) TEI3 割り込み[チャンネル 3] (グループ割り込み要因番号: 6) TEI4 割り込み[チャンネル 4] (グループ割り込み要因番号: 8) TEI5 割り込み[チャンネル 5] (グループ割り込み要因番号: 10) TEI6 割り込み[チャンネル 6] (グループ割り込み要因番号: 12) TEI7 割り込み[チャンネル 7] (グループ割り込み要因番号: 14) TEI12 割り込み[チャンネル 12] (グループ割り込み要因番号: 16)

表 2.3 使用する割り込みベクター一覧(3)

デバイス	割り込みベクタ
RX65N	TXI0 割り込み[チャンネル 0] (ベクタ番号: 59)
RX651	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 61)
RX660	TXI2 割り込み[チャンネル 2] (ベクタ番号: 63)
RX671	TXI3 割り込み[チャンネル 3] (ベクタ番号: 81)
	TXI4 割り込み[チャンネル 4] (ベクタ番号: 83)
	TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 85)
	TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 87)
	TXI7 割り込み[チャンネル 7] (ベクタ番号: 99)
	TXI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 101)
	TXI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 103)
	TXI10 割り込み[チャンネル 10] (ベクタ番号: 105)
	TXI11 割り込み[チャンネル 11] (ベクタ番号: 115)
	TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 117)
	GROUPBL0 割り込み (ベクタ番号: 110)
	<ul style="list-style-type: none"> ● TEI0 割り込み[チャンネル 0] (グループ割り込み要因番号: 0) ● TEI1 割り込み[チャンネル 1] (グループ割り込み要因番号: 2) ● TEI2 割り込み[チャンネル 2] (グループ割り込み要因番号: 4) ● TEI3 割り込み[チャンネル 3] (グループ割り込み要因番号: 6) ● TEI4 割り込み[チャンネル 4] (グループ割り込み要因番号: 8) ● TEI5 割り込み[チャンネル 5] (グループ割り込み要因番号: 10) ● TEI6 割り込み[チャンネル 6] (グループ割り込み要因番号: 12) ● TEI7 割り込み[チャンネル 7] (グループ割り込み要因番号: 14) ● TEI12 割り込み[チャンネル 12] (グループ割り込み要因番号: 16)
	GROUPBL1 割り込み (ベクタ番号: 111)
	<ul style="list-style-type: none"> ● TEI8 割り込み[チャンネル 8] (グループ割り込み要因番号: 24) ● TEI9 割り込み[チャンネル 9] (グループ割り込み要因番号: 26)
	GROUPAL0 割り込み (ベクタ番号: 112)
	<ul style="list-style-type: none"> ● TEI10 割り込み[チャンネル 10] (グループ割り込み要因番号: 8) ● TEI11 割り込み[チャンネル 11] (グループ割り込み要因番号: 12)

表 2.4 使用する割り込みベクター一覧(4)

デバイス	割り込みベクタ
RX66T RX72T	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 61) TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 85) TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 87) TXI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 101) TXI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 103) TXI11 割り込み[チャンネル 11] (ベクタ番号: 115) TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 117) GROUPBL0 割り込み (ベクタ番号: 110) <ul style="list-style-type: none"> ● TEI1 割り込み[チャンネル 1] (グループ割り込み要因番号: 2) ● TEI5 割り込み[チャンネル 5] (グループ割り込み要因番号: 10) ● TEI6 割り込み[チャンネル 6] (グループ割り込み要因番号: 12) ● TEI12 割り込み[チャンネル 12] (グループ割り込み要因番号: 16) GROUPBL1 割り込み (ベクタ番号: 111) <ul style="list-style-type: none"> ● TEI8 割り込み[チャンネル 8] (グループ割り込み要因番号: 24) ● TEI9 割り込み[チャンネル 9] (グループ割り込み要因番号: 26) GROUPAL0 割り込み (ベクタ番号: 112) <ul style="list-style-type: none"> ● TEI11 割り込み[チャンネル 11] (グループ割り込み要因番号: 12)

表 2.5 使用する割り込みベクター一覧(5)

デバイス	割り込みベクタ
RX66N	TXI0 割り込み[チャンネル 0] (ベクタ番号: 59)
RX72M	TXI1 割り込み[チャンネル 1] (ベクタ番号: 61)
RX72N	TXI2 割り込み[チャンネル 2] (ベクタ番号: 63)
	TXI3 割り込み[チャンネル 3] (ベクタ番号: 81)
	TXI4 割り込み[チャンネル 4] (ベクタ番号: 83)
	TXI5 割り込み[チャンネル 5] (ベクタ番号: 85)
	TXI6 割り込み[チャンネル 6] (ベクタ番号: 87)
	TXI7 割り込み[チャンネル 7] (ベクタ番号: 99)
	TXI8 割り込み[チャンネル 8] (ベクタ番号: 101)
	TXI9 割り込み[チャンネル 9] (ベクタ番号: 103)
	TXI10 割り込み[チャンネル 10] (ベクタ番号: 105)
	TXI11 割り込み[チャンネル 11] (ベクタ番号: 115)
	TXI12 割り込み[チャンネル 12] (ベクタ番号: 117)
	GROUPBL0 割り込み (ベクタ番号: 110)
	<ul style="list-style-type: none"> ● TEI0 割り込み[チャンネル 0] (グループ割り込み要因番号: 0) ● TEI1 割り込み[チャンネル 1] (グループ割り込み要因番号: 2) ● TEI2 割り込み[チャンネル 2] (グループ割り込み要因番号: 4) ● TEI3 割り込み[チャンネル 3] (グループ割り込み要因番号: 6) ● TEI4 割り込み[チャンネル 4] (グループ割り込み要因番号: 8) ● TEI5 割り込み[チャンネル 5] (グループ割り込み要因番号: 10) ● TEI6 割り込み[チャンネル 6] (グループ割り込み要因番号: 12) ● TEI12 割り込み[チャンネル 12] (グループ割り込み要因番号: 16)
	GROUPAL0 割り込み (ベクタ番号: 112)
	<ul style="list-style-type: none"> ● TEI7 割り込み[チャンネル 7] (グループ割り込み要因番号: 14) ● TEI8 割り込み[チャンネル 8] (グループ割り込み要因番号: 24) ● TEI9 割り込み[チャンネル 9] (グループ割り込み要因番号: 26) ● TEI10 割り込み[チャンネル 10] (グループ割り込み要因番号: 8) ● TEI11 割り込み[チャンネル 11] (グループ割り込み要因番号: 12)

2.5 ヘッダファイル

すべての API 呼び出しと使用されるインタフェース定義は `r_sci_iic_rx_if.h` に記載しています。

2.6 整数型

このプロジェクトは ANSI C99 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。

2.7 コンパイル時の設定

本モジュールのコンフィギュレーションオプションの設定は、`r_sci_iic_rx_config.h`、`r_sci_iic_rx_pin_config.h`で行います。オプション名および設定値に関する説明を、下表に示します。

Configuration options in <code>r_sci_iic_rx_config.h</code> (1/2)	
SCI_IIC_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE ※デフォルト値は “1”	パラメータチェック処理をコードに含めるか選択できます。 “0” の場合、パラメータチェック処理をコードから省略します。 “1” の場合、パラメータチェック処理をコードに含めます。
SCI_IIC_CFG_CHI_INCLUDED <i>i</i> =0~12 ※ <i>i</i> = 0~12 のデフォルト値は “0”	該当チャネルを使用するかを選択できます。 “0” の場合、該当チャネルに関する処理をコードから省略します。 “1” の場合、該当チャネルに関する処理をコードに含めます。 使用時に、使用するチャネルの定義値を“1”に変更してください。
SCI_IIC_CFG_CHI_BITRATE_BPS <i>i</i> =0~12 ※デフォルト値は全て “384000”	ビットレートを設定してください。 384000(384kbit/s)以下を設定してください。 ビットレートは本設定値と RX ファミリ ボードサポートパッケージモジュール(BSP FIT モジュール) のクロックの設定の定義値を元に設定されます。使用する対象デバイスと BSP FIT モジュールのクロックの設定によっては、実際のビットレートが期待するビットレートと異なる場合があります。
SCI_IIC_CFG_CHI_INT_PRIORITY <i>i</i> =0~12 ※デフォルト値は全て “2”	コンディション割り込み、受信割り込み、送信空割り込み、送信完了割り込みの優先レベルを設定してください。 “1” ~ “15” の範囲で設定してください。
SCI_IIC_CFG_CHI_DIGITAL_FILTER <i>i</i> =0~12 ※デフォルト値は全て “1”	SSCL、SSDA 入力信号のノイズ除去機能を使用するか選択できます。 “0” の場合、ノイズ除去機能を無効にします。 “1” の場合、ノイズ除去機能を有効にします。
SCI_IIC_CFG_CHI_FILTER_CLOCK <i>i</i> =0~12 ※デフォルト値は全て “1”	デジタルノイズフィルタのサンプリングクロックを選択します。 “1” の場合、1分周のクロックをノイズフィルタに使用します。 “2” の場合、2分周のクロックをノイズフィルタに使用します。 “3” の場合、4分周のクロックをノイズフィルタに使用します。 “4” の場合、8分周のクロックをノイズフィルタに使用します。
SCI_IIC_CFG_CHI_SSDA_DELAY_SELECT <i>i</i> =0~12 ※デフォルト値は全て “18”	SSCL端子出力の立ち下がりに対するSSDA端子出力の遅延を選択します。“1” ~ “31” の範囲で設定してください。 デフォルト値は、内蔵ポーレートジェネレータのクロックソースであるPCLKの周波数が60MHzの場合を基準とした値になっています。SSDAの遅延時間は内蔵ポーレートジェネレータのクロックソースに応じて遅延時間が増減します。 ビットレートを低速に設定した場合、もしくはPCLKの周波数を低速に設定した場合は、スタートコンディションにおいてSSDAの立ち下がりタイミングがSSCLの立ち下がりタイミングより後に発生することがあります。 システムに応じて、本設定値を見直してください。

Configuration options in *r_sci_iic_rx_config.h* (2/2)

SCI_IIC_CFG_BUS_CHECK_COUNTER <i>i</i> =0~12 ※デフォルト値は “1000”	簡易I ² C のAPI 関数のバスチェック処理時の、タイムアウトカウンタ (バス確認回数)を設定できます。 “0xFFFFFFFF” 以下の値を設定してください。 バスチェック処理は、 ・簡易I ² C 制御機能(R_SCI_IIC_Control 関数)を使用した 各コンディション生成処理実行後に行います。 バスチェック処理では、各コンディション生成処理実行後、タイムアウトカウンタをデクリメントします。“0” になるとタイムアウトと判断し、戻り値でエラー (Busy) を返します。 ※バスロックなどでロックされないようにするためのカウンタであるため、相手デバイスがSCL 端子を “L” ホールドする時間以上になるよう値を設定してください。 「タイムアウト時間(ns) ÷ (1 / ICLK(Hz)) * カウンタ値 * 10」
SCI_IIC_CFG_PORT_SETTING_PROCESSING ※デフォルト値は “1”	R_SCI_IIC_CFG_SCLi_SSCLi_PORT、 R_SCI_IIC_CFG_SCLi_SSCLi_BIT、 R_SCI_IIC_CFG_SCLi_SSDAi_PORT、 R_SCI_IIC_CFG_SCLi_SSDAi_BIT で選択したポートを SSCL、SSDA 端子として使用するための設定処理をコードに含めるか選択できます。 “0” の場合、ポートの設定処理をコードから省略します。 “1” の場合、ポートの設定処理をコードに含めます。 この設定を “0” とした場合でも、上記の4つの定義は設定してください。

Configuration options in <i>r_sci_iic_rx_pin_config.h</i>	
R_SCI_IIC_CFG_SCIi_SSCLi_PORT i=0~12 ※i = 0 のデフォルト値は'2' ※i = 1 のデフォルト値は'1' ※i = 2 のデフォルト値は'5' ※i = 3 のデフォルト値は'2' ※i = 4 のデフォルト値は'B' ※i = 5 のデフォルト値は'B' ※i = 6 のデフォルト値は'B' ※i = 7 のデフォルト値は'9' ※i = 8 のデフォルト値は'C' ※i = 9 のデフォルト値は'B' ※i = 10 のデフォルト値は'8' ※i = 11 のデフォルト値は'7' ※i = 12 のデフォルト値は'E'	SSCL端子として使用するポートグループを選択します。 '0'~'K' (ASCIIコード)の範囲で設定してください。
R_SCI_IIC_CFG_SCIi_SSCLi_BIT i=0~12 ※i = 0 のデフォルト値は'1' ※i = 1 のデフォルト値は'5' ※i = 2 のデフォルト値は'2' ※i = 3 のデフォルト値は'5' ※i = 4 のデフォルト値は'0' ※i = 5 のデフォルト値は'1' ※i = 6 のデフォルト値は'1' ※i = 7 のデフォルト値は'2' ※i = 8 のデフォルト値は'6' ※i = 9 のデフォルト値は'6' ※i = 10 のデフォルト値は'1' ※i = 11 のデフォルト値は'6' ※i = 12 のデフォルト値は'2'	SSCL端子として使用する端子を選択します。 '0'~'7' (ASCIIコード)の範囲で設定してください。
R_SCI_IIC_CFG_SCIi_SSDAi_PORT i=0~12 ※i = 0 のデフォルト値は'2' ※i = 1 のデフォルト値は'1' ※i = 2 のデフォルト値は'5' ※i = 3 のデフォルト値は'2' ※i = 4 のデフォルト値は'B' ※i = 5 のデフォルト値は'B' ※i = 6 のデフォルト値は'B' ※i = 7 のデフォルト値は'9' ※i = 8 のデフォルト値は'C' ※i = 9 のデフォルト値は'B' ※i = 10 のデフォルト値は'8' ※i = 11 のデフォルト値は'7' ※i = 12 のデフォルト値は'E'	SSDA端子として使用するポートグループを選択します。 '0'~'K' (ASCIIコード)の範囲で設定してください。
R_SCI_IIC_CFG_SCIi_SSDAi_BIT i=0~12 ※i = 0 のデフォルト値は'0' ※i = 1 のデフォルト値は'6' ※i = 2 のデフォルト値は'0' ※i = 3 のデフォルト値は'3' ※i = 4 のデフォルト値は'1' ※i = 5 のデフォルト値は'2' ※i = 6 のデフォルト値は'2' ※i = 7 のデフォルト値は'0' ※i = 8 のデフォルト値は'7' ※i = 9 のデフォルト値は'7' ※i = 10 のデフォルト値は'2' ※i = 11 のデフォルト値は'7' ※i = 12 のデフォルト値は'1'	SSDA端子として使用する端子を選択します。 '0'~'7' (ASCIIコード)の範囲で設定してください。

2.8 コードサイズ

本モジュールのコードサイズを下表に示します。RX100 シリーズ、RX200 シリーズ、RX600 シリーズから代表して 1 デバイスずつ掲載しています。

ROM (コードおよび定数) と RAM (グローバルデータ) のサイズは、ビルド時の「2.7 コンパイル時の設定」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。掲載した値は、「2.3 サポートされているツールチェーン」の C コンパイラでコンパイルオプションがデフォルト時の参考値です。コンパイルオプションのデフォルトは最適化レベル：2、最適化のタイプ：サイズ優先、データ・エンディアン：リトルエンディアンです。コードサイズは C コンパイラのバージョンやコンパイルオプションにより異なります。

下表の値は下記条件で確認しています。

モジュールリビジョン: r_sci_iic_rx rev2.50

コンパイラバージョン: Renesas Electronics C/C++ Compiler Package for RX Family V3.04.00

(統合開発環境のデフォルト設定に"-lang = c99"オプションを追加)

GCC for Renesas RX 8.03.00.202104

(統合開発環境のデフォルト設定に"-std=gnu99"オプションを追加)

IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.03

(統合開発環境のデフォルト設定)

コンフィギュレーションオプション: デフォルト設定

ROM、RAM およびスタックのコードサイズ								
デバイス	分類		使用メモリ					
			Renesas Compiler		GCC		IAR Compiler	
			パラメータ チェックあり	パラメータ チェックなし	パラメータ チェックあり	パラメータ チェックなし	パラメータ チェックあり	パラメータ チェックなし
RX130	ROM	1 チャンネル使用	5354 バイト	5237 バイト	10336 バイト	10200 バイト	7133 バイト	6865 バイト
		2 チャンネル使用	5502 バイト	5385 バイト	10484 バイト	10356 バイト	7266 バイト	6998 バイト
	RAM	1 チャンネル使用	41 バイト		44 バイト		33 バイト	
		2 チャンネル使用	69 バイト		72 バイト		49 バイト	
	スタック (注 1)		308 バイト		-		284 バイト	
RX231	ROM	1 チャンネル使用	4402 バイト	4285 バイト	8736 バイト	8600 バイト	6254 バイト	5988 バイト
		2 チャンネル使用	4550 バイト	4433 バイト	8884 バイト	8748 バイト	6387 バイト	6121 バイト
	RAM	1 チャンネル使用	41 バイト		44 バイト		33 バイト	
		2 チャンネル使用	69 バイト		72 バイト		49 バイト	
	スタック (注 1)		292 バイト		-		284 バイト	
RX64M	ROM	1 チャンネル使用	4444 バイト	4327 バイト	8808 バイト	8680 バイト	6276 バイト	6031 バイト
		2 チャンネル使用	4590 バイト	4473 バイト	8964 バイト	8836 バイト	6412 バイト	6167 バイト
	RAM	1 チャンネル使用	41 バイト		44 バイト		34 バイト	
		2 チャンネル使用	69 バイト		72 バイト		50 バイト	
	スタック (注 1)		324 バイト		-		296 バイト	

注 1. 割り込み関数の最大使用スタックサイズを含みます

2.9 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_iic_rx_if.h で記載されています。

構造体の内容は、通信中に参照、更新されます。このため、通信中(SCI_IIC_COMMUNICATION)に構造体の内容を書き換えないでください。

```
typedef struct
{
    uint8_t      rsv2;           /* 予約領域 */
    uint8_t      rsv1;           /* 予約領域 */
    sci_iic_ch_dev_status_t dev_sts; /* デバイス状態フラグ */
    uint8_t      ch_no;          /* 使用するデバイスのチャンネル番号 */
    sci_iic_callback callbackfunc; /* コールバック関数 */
    uint32_t      cnt2nd;         /* 2nd データカウンタ(バイト数) */
    uint32_t      cnt1st;         /* 1st データカウンタ(バイト数) */
    uint8_t *     p_data2nd;      /* 2nd データ格納バッファポインタ */
    uint8_t *     p_data1st;      /* 1st データ格納バッファポインタ */
    uint8_t *     p_slv_adr;      /* スレーブアドレスのバッファポインタ */
} sci_iic_info_t;
```

2.10 戻り値

API 関数の戻り値を示します。この列挙型は API 関数のプロトタイプ宣言とともに r_sci_iic_rx_if.h で記載されています。

```
typedef enum                                /* 簡易 I2C バス API のステータスコード */
{
    SCI_IIC_SUCCESS,                       /* 問題なく処理が終了した場合 */
    SCI_IIC_ERR_LOCK_FUNC,                 /* 同じチャンネルに対して多重コールされた場合 */
    SCI_IIC_ERR_INVALID_CHAN,              /* 存在しないチャンネルの場合 */
    SCI_IIC_ERR_INVALID_ARG,               /* 不正な引数の場合 */
    SCI_IIC_ERR_NO_INIT,                   /* 未初期化状態 */
    SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY,                  /* バスビジー 以下の場合に発生します。 */
                                           /* 通信中に初期化関数または各開始関数をコールした場合 */
                                           /* 同一チャンネル上の他のデバイスが通信中に、 */
                                           /* 各開始関数またはアドバンス関数をコールした場合 */
    SCI_IIC_ERR_OTHER                      /* その他エラー */
} sci_iic_return_t;
```

2.11 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) e² studio 上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合
e² 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「RX スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド: e² studio 編 (R20AN0451)」を参照してください。
- (2) e² studio 上で FIT Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合
e² 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 e² 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「RX スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド: CS+編 (R20AN0470)」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。
- (5) IAREW 上で Smart Configurator を使用して FIT モジュールを追加する場合
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「RX スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド: IAREW 編 (R20AN0535)」を参照してください。

2.12 for 文、while 文、do while 文について

本モジュールでは、レジスタの反映待ち処理等で for 文、while 文、do while 文（ループ処理）を使用しています。これらループ処理には、「WAIT_LOOP」をキーワードとしたコメントを記述しています。そのため、ループ処理にユーザがフェイルセーフの処理を組み込む場合は、「WAIT_LOOP」で該当の処理を検索できます。

以下に記述例を示します。

```
while 文の例 :
/* WAIT_LOOP */
while(0 == SYSTEM.OSCOVFSR.BIT.PLOVF)
{
    /* The delay period needed is to make sure that the PLL has stabilized. */
}

for 文の例 :
/* Initialize reference counters to 0. */
/* WAIT_LOOP */
for (i = 0; i < BSP_REG_PROTECT_TOTAL_ITEMS; i++)
{
    g_protect_counters[i] = 0;
}

do while 文の例 :
/* Reset completion waiting */
do
{
    reg = phy_read(ether_channel, PHY_REG_CONTROL);
    count++;
} while ((reg & PHY_CONTROL_RESET) && (count < ETHER_CFG_PHY_DELAY_RESET)); /* WAIT_LOOP */
```

3. API 関数

3.1 R_SCI_IIC_Open()

この関数は SCI(簡易 I²C モード) FIT モジュールを初期化する関数です。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_iic_return_t R_SCI_IIC_Open(  
    sci_iic_info_t * p_sci_iic_info /* 構造体データ */  
)
```

Parameters

* p_sci_iic_info

I²C 通信情報構造体のポインタ。

この構造体のうち、本関数で使用するメンバのみを以下に示します。この構造体の詳細については 2.9 を参照してください。

構造体の内容は、通信中に参照、更新されます。このため、通信中(SCI_IIC_COMMUNICATION)に構造体の内容を書き換えしないでください。

下記のうち API 実行中に値が更新される引数には、'更新あり'と記載しています。

```
sci_iic_ch_dev_status_t    dev_sts;        /* デバイス状態フラグ(更新あり) */  
uint8_t                   ch_no;          /* チャンネル番号 */
```

Return Values

```
SCI_IIC_SUCCESS           /* 問題なく処理が完了した場合 */  
SCI_IIC_ERR_LOCK_FUNC     /* 他のタスクが API をロックしている場合 */  
SCI_IIC_ERR_INVALID_CHAN  /* 存在しないチャンネルの場合 */  
SCI_IIC_ERR_INVALID_ARG   /* 不正な引数の場合 */  
SCI_IIC_ERR_OTHER         /* 現在の状態に該当しない不正なイベントが発生した場合 */
```

Properties

r_sci_iic_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

簡易 I²C バス通信を開始するための初期設定をします。引数で指定した SCI のチャンネルを設定します。チャンネルの状態が“未初期化状態 (SCI_IIC_NO_INIT)”の場合、次の処理を行います。

- 状態フラグの設定
- ポートの入出力設定
- I²C 出力ポートの割り当て
- SCI のモジュールストップ状態の解除
- API で使用する変数の初期化
- 簡易 I²C バス通信で使用する SCI レジスタの初期化
- SCI 割り込みの禁止

Example

```
volatile sci_iic_return_t ret;
sci_iic_info_t          siic_info;

siic_info.dev_sts = SCI_IIC_NO_INIT;
siic_info.ch_no = 1;

ret = R_SCI_IIC_Open(&siic_info);
```

Special Notes:

簡易 I²C バス通信を開始するための初期設定の中でビットレートを設定します。ビットレートは、「2.7 コンパイル時の設定」の設定値と BSP FIT モジュールのクロックの設定の定義値を元に設定されます。

使用する対象デバイスと BSP FIT モジュールのクロックの設定によっては、実際のビットレートが期待するビットレートと異なる場合があります。

3.2 R_SCI_IIC_MasterSend()

マスタ送信を開始します。引数に合わせてデータ送信パターンを変更します。ストップコンディション生成まで一括で実施します。

Format

```
sci_iic_return_t R_SCI_IIC_MasterSend(
    sci_iic_info_t * p_sci_iic_info /* 構造体データ */
)
```

Parameters

* *p_sci_iic_info*

I²C 通信情報構造体のポインタ。引数によって、送信パターン(4 パターンあります)を変更できます。各送信パターンの指定方法および引数の設定可能範囲は、「Special Notes」を参照ください。また、送信パターンの波形のイメージは「1.3.2 マスタ送信の処理」を参照ください。

この構造体のうち、本関数で使用するメンバのみを以下に示します。この構造体の詳細については 2.9 を参照してください。

構造体の内容は、通信中に参照、更新されます。このため、通信中(SCI_IIC_COMMUNICATION)に構造体の内容を書き換えしないでください。

スレーブアドレスを設定する際、1 ビット左シフトせずに格納してください。

下記のうち API 実行中に値が更新される引数には、「更新あり」と記載しています。

uint8_t *	p_slv_addr;	/* スレーブアドレスのバッファポインタ */
uint8_t *	p_data1st;	/* 1st データ格納バッファポインタ(更新あり)*/
uint8_t *	p_data2nd;	/* 2nd データ格納バッファポインタ(更新あり)*/
sci_iic_ch_dev_status_t	dev_sts;	/* デバイス状態フラグ(更新あり)*/
uint32_t	cnt1st;	/* 1st データカウンタ(バイト数) (パターン 1 のみ更新あり)*/
uint32_t	cnt2nd;	/* 2nd データカウンタ(バイト数) (パターン 1、2 のみ更新あり)*/
sci_iic_callback	callbackfunc;	/* コールバック関数 */
uint8_t	ch_no;	/* チャンネル番号 */

Return Values

SCI_IIC_SUCCESS	/* 問題なく処理が完了した場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_CHAN	/* 存在しないチャンネルの場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_ARG	/* 不正な引数の場合 */
SCI_IIC_ERR_NO_INIT	/* 初期設定ができていない場合 (未初期化状態) */
SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY	/* バスビジーの場合 */
SCI_IIC_ERR_OTHER	/* 現在の状態に該当しない不正なイベントが発生した場合 */

Properties

r_sci_iic_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

簡易 I²C バスのマスタ送信を開始します。引数で指定した SCI のチャンネル、送信パターンで送信します。チャンネルの状態が“アイドル状態”(SCI_IIC_IDLE)の場合、次の処理を行います。

- － 状態フラグの設定
- － API で使用する変数の初期化
- － SCI 割り込みの許可
- － I²C のリセット解除
- － I²C 出力ポートの割り当て
- － スタートコンディションの生成

スタートコンディションの生成処理までが正常に終了した時、本関数は戻り値として SCI_IIC_SUCCESS を返します。

スタートコンディションの生成時に下記条件に該当した時、本関数は戻り値として SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY を返します。(注 1)

- SCL、SDA ラインのいずれかが Low の状態である

送信の処理は、本関数が SCI_IIC_SUCCESS を返した後発生する割り込み処理の中で順次行われます。

使用する割り込みは、「2.4 使用する割り込みベクタ」を参照ください。

マスタ送信の割り込みの発生タイミングは、「6.2.1 マスタ送信」を参照ください。

送信終了でストップコンディションを発行した後、引数で指定したコールバック関数が呼び出されます。

送信が正常に完了したかどうかは、引数で指定したデバイス状態フラグ、またはチャンネル状態フラグ g_sci_iic_ChStatus[] が“SCI_IIC_FINISH”になっているかどうかで確認することができます。

注1. SCL と SDA 端子が外部回路でプルアップされていない場合、SCL、SDA ラインのいずれかを Low の状態として検出し、SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY を返すことがあります。

Example

－ Case1: 送信パターン 1

```
#include <stddef.h>          // NULL definition
#include "platform.h"
#include "r_sci_iic_rx_if.h"

void main(void);
void Callback_ch1(void);

void main(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_info_t          siic_info;

    uint8_t slave_addr_eeprom[1] = {0x50}; /* Slave address for EEPROM */
    uint8_t access_addr1[1]      = {0x00}; /* 1st data field */
    uint8_t send_data[5]         = {0x81,0x82,0x83,0x84,0x85};

    /* Sets IIC Information (Send pattern 1) */
    siic_info.p_slv_adr    = slave_addr_eeprom;
    siic_info.p_data1st    = access_addr1;
    siic_info.p_data2nd    = send_data;
    siic_info.dev_sts      = SCI_IIC_NO_INIT;
    siic_info.cnt1st       = 1;
    siic_info.cnt2nd       = 3;
    siic_info.callbackfunc = &Callback_ch1;
    siic_info.ch_no        = 1;
```

```
/* SCI open */
ret = R_SCI_IIC_Open(&siic_info);
/* Start Master Send */
ret = R_SCI_IIC_MasterSend(&siic_info);

if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
{
    while(SCI_IIC_FINISH != siic_info.dev_sts);
}
else
{
    /* error */
}

/* Master send complete */
while(1);
}

void Callback_ch1(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t      iic_status;
    sci_iic_info_t           iic_info_ch;

    iic_info_ch.ch_no = 1;
    ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

    if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
    {
        /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コールエラー処理 */
    }
    else
    {
        if (1 == iic_status.BIT.NACK)
        {
            /* iic_status のステータスフラグを確認して
               NACK が検出されていた場合の処理 */
        }
    }
}
```

- Case2: 2つのスレーブデバイス(スレーブ 1、スレーブ 2)への連続送信

```
#include <stddef.h>          // NULL definition
#include "platform.h"
#include "r_sci_iic_rx_if.h"

void main(void);
void Callback_ch1(void);

void main(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_info_t          siic_info_slave1;
    sci_iic_info_t          siic_info_slave2;

    uint8_t slave_addr_eeprom[1] = {0x50}; /* Slave address for EEPROM */
    uint8_t slave_addr_m16c[1]   = {0x01}; /* Slave address for M16C */
    uint8_t write_addr_slave1[1] = {0x01}; /* 1st data field */
    uint8_t write_addr_slave2[1] = {0x02}; /* 1st data field */
    uint8_t data_area_slave1[5]  = {0x81,0x82,0x83,0x84,0x85};
    uint8_t data_area_slave2[5]  = {0x18,0x28,0x38,0x48,0x58};

    /* Sets 'Slave 1' Information (Send pattern 1) */
    siic_info_slave1.p_slv_adr   = slave_addr_eeprom;
    siic_info_slave1.p_data1st   = write_addr_slave1;
    siic_info_slave1.p_data2nd   = data_area_slave1;
    siic_info_slave1.dev_sts     = SCI_IIC_NO_INIT;
    siic_info_slave1.cnt1st      = 1;
    siic_info_slave1.cnt2nd      = 3;
    siic_info_slave1.callbackfunc = &Callback_ch1;
    siic_info_slave1.ch_no       = 1;

    /* SCI open */
    ret = R_SCI_IIC_Open(&siic_info_slave1);
    /* Start Master Send */
    ret = R_SCI_IIC_MasterSend(&siic_info_slave1);

    while((SCI_IIC_FINISH != siic_info_slave1.dev_sts) &&
          (SCI_IIC_NACK != siic_info_slave1.dev_sts));

    /* Sets 'Slave 2' Information (Send pattern 1) */
    siic_info_slave2.p_slv_adr   = slave_addr_m16c;
    siic_info_slave2.p_data1st   = write_addr_slave2;
    siic_info_slave2.p_data2nd   = data_area_slave2;
    siic_info_slave2.dev_sts     = SCI_IIC_NO_INIT;
    siic_info_slave2.cnt1st      = 1;
    siic_info_slave2.cnt2nd      = 3;
    siic_info_slave2.callbackfunc = &Callback_ch1;
    siic_info_slave2.ch_no       = 1;

    /* Start Master Send */
    ret = R_SCI_IIC_MasterSend(&siic_info_slave2);
}
```

アクセスするスレーブデバイスごとに情報構造体を書き換えることで複数のスレーブデバイスにアクセスできます。

```

while((SCI_IIC_FINISH != siic_info_slave2.dev_sts) &&
      (SCI_IIC_NACK != siic_info_slave2.dev_sts));
while(1);
}

void Callback_ch1(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t      iic_status;
    sci_iic_info_t            iic_info_ch;

    iic_info_ch.ch_no = 1;
    ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

    if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
    {
        /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コールエラー処理 */
    }
    else
    {
        if (1 == iic_status.BIT.NACK)
        {
            /* iic_status のステータスフラグを確認して
               NACK が検出されていた場合の処理 */
        }
    }
}

```

Special Notes:

送信パターンごとの引数の設定可能範囲は、下表を参照してください。

構造体メンバ	ユーザ設定可能範囲			
	マスタ送信 パターン 1	マスタ送信 パターン 2	マスタ送信 パターン 3	マスタ送信 パターン 4
*p_slv_adr	スレーブアドレスバッファポインタ	スレーブアドレスバッファポインタ	スレーブアドレスバッファポインタ	FIT_NO_PTR (注 1)
*p_data1st	1st データ格納元 アドレス	FIT_NO_PTR (注 1)	FIT_NO_PTR (注 1)	FIT_NO_PTR (注 1)
*p_data2nd	2nd データ (送信データ) バッファポインタ	2nd データ (送信データ) バッファポインタ	FIT_NO_PTR (注 1)	FIT_NO_PTR (注 1)
dev_sts	デバイス状態 フラグ	デバイス状態 フラグ	デバイス状態 フラグ	デバイス状態 フラグ
cnt1st	0000 0001h~ FFFF FFFFh (注 2)	0	0	0
cnt2nd	0000 0001h~ FFFF FFFFh (注 2)	0000 0001h~ FFFF FFFFh (注 2)	0	0
callbackfunc	使用する関数名を指 定してください。	使用する関数名を指 定してください。	使用する関数名を指 定してください。	使用する関数名を指 定してください。
ch_no	00h~FFh	00h~FFh	00h~FFh	00h~FFh
rsv1,rsv2	リザーブ (設定無効)	リザーブ (設定無効)	リザーブ (設定無効)	リザーブ (設定無効)

注 1：パターン 2、パターン 3、パターン 4 を使用する場合は、上表のとおり該当の構造体メンバに"FIT_NO_PTR"を入れてください。

注 2："0"は設定しないでください。

3.3 R_SCI_IIC_MasterReceive()

マスタ受信を開始します。引数に合わせてデータ受信パターンを変更します。ストップコンディション生成まで一括で実施します。

Format

```
sci_iic_return_t R_SCI_IIC_MasterReceive(
    sci_iic_info_t * p_sci_iic_info /* 構造体データ */
)
```

Parameters

* p_sci_iic_info

I²C 通信情報構造体のポインタ。引数の設定によって、マスタ受信かマスタ送受信を選択できます。マスタ受信およびマスタ送受信の指定方法と引数の設定可能範囲は「Special Notes」を参照ください。また、受信パターンの波形イメージは「1.3.3 マスタ受信の処理」を参照ください。

この構造体のうち、本関数で使用するメンバのみを以下に示します。この構造体の詳細については 2.9 を参照してください。

構造体の内容は、通信中に参照、更新されます。このため、通信中(SCI_IIC_COMMUNICATION)に構造体の内容を書き換えしないでください。

スレーブアドレスを設定する際、1 ビット左シフトせずに格納してください。

下記のうち API 実行中に値が更新される引数には、'更新あり'と記載しています。

uint8_t *	p_slv_addr;	/* スレーブアドレスのバッファポインタ */
uint8_t *	p_data1st;	/* 1st データ格納バッファポインタ(更新あり) */
uint8_t *	p_data2nd;	/* 2nd データ格納バッファポインタ(更新あり) */
sci_iic_ch_dev_status_t	dev_sts;	/* デバイス状態フラグ(更新あり) */
uint32_t	cnt1st;	/* 1st データカウンタ(バイト数) (マスタ送受信のみ更新あり) */
uint32_t	cnt2nd;	/* 2nd データカウンタ(バイト数) (更新あり) */
sci_iic_callback	callbackfunc;	/* コールバック関数 */
uint8_t	ch_no;	/* チャンネル番号 */

Return Values

SCI_IIC_SUCCESS	/* 問題なく処理が完了した場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_CHAN	/* 存在しないチャンネルの場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_ARG	/* 不正な引数の場合 */
SCI_IIC_ERR_NO_INIT	/* 初期設定ができていない場合 (未初期化状態) */
SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY	/* バスビジーの場合 */
SCI_IIC_ERR_OTHER	/* 現在の状態に該当しない不正なイベントが発生した場合 */

Properties

r_sci_iic_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

簡易 I²C バスのマスタ受信を開始します。引数で指定した SCI のチャンネル、受信パターンで受信します。チャンネルの状態が“アイドル状態”(SCI_IIC_IDLE)の場合、次の処理を行います。

- 状態フラグの設定
- API で使用する変数の初期化
- SCI 割り込みの許可
- I²C のリセット解除
- I²C 出力ポートの割り当て
- スタートコンディションの生成

スタートコンディションの生成処理までが正常に終了した時、本関数は戻り値として SCI_IIC_SUCCESS を返します。

スタートコンディションの生成時に下記条件に該当した時、本関数は戻り値として SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY を返します。(注 1)

- SCL、SDA ラインのいずれかが Low の状態である

受信の処理は、本関数が SCI_IIC_SUCCESS を返した後発生する割り込み処理の中で順次行われます。使用する割り込みは、「2.4 使用する割り込みベクタ」を参照ください。マスタ送信の割り込みの発生タイミングは、「6.2.2 マスタ受信」を参照ください。

受信終了でストップコンディションを発行した後、引数で指定したコールバック関数が呼び出されます。

受信が正常に完了したかどうかは、引数で指定したデバイス状態フラグ、またはチャネル状態フラグ g_sci_iic_ChStatus[]が"SCI_IIC_FINISH"になっているかどうかを確認することができます。

注1. SCL と SDA 端子が外部回路でプルアップされていない場合、SCL、SDA ラインのいずれかを Low の状態として検出し、SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY を返すことがあります。

Example

```
#include <stddef.h>          // NULL definition
#include "platform.h"
#include "r_sci_iic_rx_if.h"

void main(void);
void Callback_ch1(void);

void main(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_info_t          siic_info;

    uint8_t slave_addr_eeprom[1] = {0x50}; /* Slave address for EEPROM */
    uint8_t access_addr1[1]      = {0x00}; /* 1st data field */
    uint8_t store_area[5]        = {0xFF,0xFF,0xFF,0xFF,0xFF};

    /* Sets IIC Information (Ch1) */
    siic_info.p_slv_adr    = slave_addr_eeprom;
    siic_info.p_data1st    = access_addr1;
    siic_info.p_data2nd    = store_area;
    siic_info.dev_sts      = SCI_IIC_NO_INIT;
    siic_info.cnt1st       = 1;
    siic_info.cnt2nd       = 3;
    siic_info.callbackfunc = &Callback_ch1;
    siic_info.ch_no        = 1;

    /* SCI open */
    ret = R_SCI_IIC_Open(&siic_info);
    /* Start Master Receive */
    ret = R_SCI_IIC_MasterReceive(&siic_info);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        while(SCI_IIC_FINISH != siic_info.dev_sts);
    }
    else
```

```

    {
        /* error */
    }

    /* Master receive complete */
    while(1);
}

void Callback_ch1(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t      iic_status;
    sci_iic_info_t           iic_info_ch;

    iic_info_ch.ch_no = 1;
    ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

    if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
    {
        /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コールエラー処理 */
    }
    else
    {
        {
            if (1 == iic_status.BIT.NACK)
            {
                /* iic_status のステータスフラグを確認して
                 NACK が検出されていた場合の処理 */
            }
        }
    }
}

```

Special Notes:

受信パターンごとの引数の設定可能範囲は、下表を参照してください。

構造体メンバ	ユーザ設定可能範囲	
	マスタ受信	マスタ送受信
*p_slv_adr	スレーブアドレスバッファポインタ	スレーブアドレスバッファポインタ
*p_data1st	(設定無効)	1st データバッファポインタ
*p_data2nd	2nd データ (受信データ) 格納先アドレス	2nd データ (受信データ) 格納先アドレス
dev_sts	デバイス状態フラグ	デバイス状態フラグ
cnt1st (注 1)	0	0000 0001h ~FFFF FFFFh
cnt2nd (注 2)	0000 0001h ~FFFF FFFFh	0000 0001h ~FFFF FFFFh
callbackfunc	使用する関数名を指定してください。	使用する関数名を指定してください。
ch_no	00h~FFh	00h~FFh
rsv1,rsv2	リザーブ (設定無効)	リザーブ (設定無効)

注 1 : 1st データが'0'か'0 以外'かで受信パターンが決まります。

注 2 : "0"は設定しないでください。

3.4 R_SCI_IIC_Close()

簡易 I²C の通信を終了し、使用していた SCI の対象チャネルを解放します。

Format

```
sci_iic_return_t R_SCI_IIC_Close(  
    sci_iic_info_t * p_sci_iic_info /* 構造体データ */  
)
```

Parameters

* *p_sci_iic_info*

I²C 通信情報構造体のポインタ。

この構造体のうち、本関数で使用するメンバのみを以下に示します。この構造体の詳細については 2.9 を参照してください。

構造体の内容は、通信中に参照、更新されます。このため、通信中(SCI_IIC_COMMUNICATION)に構造体の内容を書き換えないでください。

下記のうち API 実行中に値が更新される引数には、'更新あり'と記載しています。

sci_iic_ch_dev_status_t	dev_sts;	/* デバイスフラグポインタ (更新あり) */
uint8_t	ch_no;	/* チャネル番号 */

Return Values

SCI_IIC_SUCCESS	/* 問題なく処理が完了した場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_CHAN	/* 存在しないチャネルの場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_ARG	/* 不正な引数の場合 */

Properties

r_sci_iic_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

簡易 I²C バス通信を終了するための設定をします。引数で指定した SCI のチャネルを無効にします。本関数では次の処理を行います。

- SCI のモジュールストップ状態への遷移
- I²C 出力ポートの解放
- SCI 割り込みの禁止

再度通信を開始するには、R_SCI_IIC_Open () (初期化関数)をコールする必要があります。通信中に強制的に停止した場合、その通信は保証しません。

Example

```
volatile sci_iic_return_t ret;  
sci_iic_info_t          siic_info;  
  
siic_info.ch_no = 1;  
  
ret = R_SCI_IIC_Close(&siic_info);
```

Special Notes:

なし

3.5 R_SCI_IIC_GetStatus()

本モジュールの状態を返します。

Format

```
sci_iic_return_t R_SCI_IIC_GetStatus(
    sci_iic_info_t *      p_sci_iic_info      /* 構造体データ */
    sci_iic_mcu_status_t * p_sci_iic_status   /* 本モジュールのステータス */
);
```

Parameters

* *p_sci_iic_info*

I²C 通信情報構造体のポインタ。

この構造体のうち、本関数で使用するメンバのみを以下に示します。この構造体の詳細については 2.9 を参照してください。

構造体の内容は、通信中に参照、更新されます。このため、通信中(SCI_IIC_COMMUNICATION)に構造体の内容を書き換えしないでください。

```
uint8_t    ch_no;          /* チャンネル番号 */
```

* *p_sci_iic_status*

I²C のステータスフラグを格納するアドレスです。引数が"FIT_NO_PTR"のときステータスは返しません。下記構造体で定義しているメンバで指定します。

```
typedef union
{
    uint32_t    LONG;
    struct      st_sci_iic_status_flag
    {
        uint32_t    rsv :27;          /* 予約ビット */
        uint32_t    SCLI:1;          /* SSCL ピンレベル */
        uint32_t    SDAI:1;          /* SSDA ピンレベル */
        uint32_t    NACK :1;          /* NACK 検出フラグ */
        uint32_t    TRS :1;          /* 送受信モードレベル */
        uint32_t    BSY :1;          /* バス状態フラグ */
    }BIT;
} sci_iic_mcu_status_t;
```

Return Values

```
SCI_IIC_SUCCESS          /* 問題なく処理が完了した場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_CHAN /* 存在しないチャンネルの場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_ARG  /* 不正な引数の場合 */
SCI_IIC_ERR_OTHER        /* 現在の状態に該当しない不正なイベントが発生した場合 */
```

Properties

r_sci_iic_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

本モジュールの状態を返します。

引数で指定した SCI のチャンネルの状態を、レジスタの読み出し、端子レベルの読み出し、変数の読み出しなどにより取得し、32 ビットの構造体で戻り値として返します。

Example

```
volatile sci_iic_return_t ret;
sci_iic_info_t          siic_info;
sci_iic_mcu_status_t    iic_status;

siic_info.ch_no = 1

ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&siic_info, &iic_status);
```

Special Notes:

以下にステータスフラグの配置を示します。

b31 - b16
Reserve
Reserve
Rsv
Always 0

b15 – b8
Reserve
Reserve
Rsv
Always 0

b7– b5	b4	b3	b2	b1	b0
Reserve	Pin Level		Event detection	Mode	Bus state
Reserve	SSCL pin level	SSDA pin Level	NACK detection	Send/Receive mode	Bus busy/ready
Rsv	SCLI	SDAI	NACK	TRS	BSY
Always 0	0:Low level 1:High level		0:Not detected 1:Detected	0:Receive 1:Transmit	0:Idle 1:Busy

3.6 R_SCI_IIC_Control()

各コンディション出力、NACK 出力、SSCL クロックのワンショット出力、および本モジュールリセットを行う関数です。主に通信エラー時に使用してください。

Format

```
sci_iic_return_t R_SCI_IIC_Control(
    r_sci_iic_info_t *      p_sci_iic_info /* 構造体データ */
    sci_iic_ctrl_ptn_t      ctrl_ptn      /* 出力パターン */
)
```

Parameters

* *p_sci_iic_info*

I²C 通信情報構造体のポインタ。

この構造体のうち、本関数で使用するメンバのみを以下に示します。この構造体の詳細については 2.9 を参照してください。

構造体の内容は、通信中に参照、更新されます。このため、通信中(SCI_IIC_COMMUNICATION)に構造体の内容を書き換えしないでください。

下記のうち API 実行中に値が更新される引数には、'更新あり'と記載しています。

```
sci_iic_ch_dev_status_t  dev_sts;      /* デバイスフラグポインタ (更新あり) */
uint8_t                 ch_no;        /* チャンネル番号 */
```

ctrl_ptn

生成波形パターンの設定をします。複数選択する場合は、"|" (OR) を用いてください。

- 複数選択が可能なパターン

・ 'SCI_IIC_GEN_START_CON', 'SCI_IIC_GEN_RESTART_CON', 'SCI_IIC_GEN_STOP_CON' の 3 つは同時指定可能です。

3 つを組み合わせると選択する場合は、上記順番で実施されます。

・ 'SCI_IIC_GEN_SSDA_HI_Z', 'SCI_IIC_GEN_SSCL_ONESHOT' の 2 つは同時指定可能です。

```
typedef uint8_t sci_iic_ctrl_ptn_t;
```

```
#define SCI_IIC_GEN_START_CON      (sci_iic_ctrl_ptn_t)(0x01)
                                   /* スタートコンディションの生成 */
#define SCI_IIC_GEN_STOP_CON      (sci_iic_ctrl_ptn_t)(0x02)
                                   /* ストップコンディションの生成 */
#define SCI_IIC_GEN_RESTART_CON   (sci_iic_ctrl_ptn_t)(0x04)
                                   /* リスタートコンディションの生成 */
#define SCI_IIC_GEN_SSDA_HI_Z     (sci_iic_ctrl_ptn_t)(0x08)
                                   /* SSDA 端子から Hi-z 出力 */
#define SCI_IIC_GEN_SSCL_ONESHOT  (sci_iic_ctrl_ptn_t)(0x10)
                                   /* SSCL クロックのワンショット出力 */
#define SCI_IIC_GEN_RESET         (sci_iic_ctrl_ptn_t)(0x20)
                                   /* 簡易 I2C バスのモジュールリセット */
```

Return Values

```
SCI_IIC_SUCCESS      /* 問題なく処理が完了した場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_CHAN /* 存在しないチャンネルの場合 */
SCI_IIC_ERR_INVALID_ARG /* 不正な引数の場合 */
SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY  /* バスビジーの場合 */
SCI_IIC_ERR_OTHER     /* 現在の状態に該当しない不正なイベントが発生した場合 */
```

Properties

r_sci_iic_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

簡易 I²C バスの制御信号を出力します。引数で指定した各コンディション出力、SSDA 端子から Hi-z 出力、SSCL クロックのワンショット出力、および簡易 I²C バスのモジュールリセットを行います。

Example

```
volatile sci_iic_return_t ret;
sci_iic_info_t          siic_info;

siic_info.ch_no = 1;

/* Output an extra SSCL clock cycle after changes the SSDA pin in a high-
impedance state */
ret = R_SCI_IIC_Control(&siic_info, SCI_IIC_GEN_SSDA_HI_Z |
SCI_IIC_SSCL_ONESHOT);
```

Special Notes:

なし

3.7 R_SCI_IIC_GetVersion()

本モジュールのバージョンを返します。

Format

uint32_t R_SCI_IIC_GetVersion(void)

Parameters

なし

Return Values

バージョン番号

Properties

r_sci_iic_rx_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

本関数は、現在インストールされている SCI(簡易 I²C モード) FIT モジュールのバージョンを返します。バージョン番号はコード化されています。最初の 2 バイトがメジャーバージョン番号、後の 2 バイトがマイナーバージョン番号です。例えば、バージョンが 4.25 の場合、戻り値は '0x00040019' となります。

Example

```
uint32_t version;  
  
version = R_SCI_IIC_GetVersion();
```

Special Notes:

なし。

4. 端子設定

SCI (簡易 I²C モード) 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。

SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールは、コンフィグレーションオプションの SCI_IIC_CFG_PORT_SETTING_PROCESSING の設定により、R_SCI_IIC_Open／R_SCI_IIC_MasterSend／R_SCI_IIC_MasterReceive／R_SCI_IIC_Close／R_SCI_IIC_Control 関数の中で端子設定するかを選択できます。

コンフィグレーションオプションの詳細は、「2.7 コンパイル時の設定」を参照ください。

e² 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 の端子機能を使用すると、端子設定画面で選択した端子を使用することができます。選択した端子情報は r_sci_iic_pin_config.h に反映され、表 4.1、表 4.2 に示すマクロ定義の値が選択した端子に応じた値に上書きされます。SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールでは、FIT Configurator を使用する場合、端子設定機能を有効にする関数が記述されたソースファイル (および “r_pincfg” フォルダ) は生成されません。

表 4.1 端子設定マクロ定義(1)

選択したチャンネル	選択した端子	マクロ定義
チャンネル 0	SSCL0 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI0_SSCL0_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI0_SSCL0_BIT
	SSDA0 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI0_SSDA0_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI0_SSDA0_BIT
チャンネル 1	SSCL1 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI1_SSCL1_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI1_SSCL1_BIT
	SSDA1 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI1_SSDA1_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI1_SSDA1_BIT
チャンネル 2	SSCL2 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI2_SSCL2_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI2_SSCL2_BIT
	SSDA2 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI2_SSDA2_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI2_SSDA2_BIT
チャンネル 3	SSCL3 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI3_SSCL3_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI3_SSCL3_BIT
	SSDA3 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI3_SSDA3_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI3_SSDA3_BIT
チャンネル 4	SSCL4 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI4_SSCL4_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI4_SSCL4_BIT
	SSDA4 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI4_SSDA4_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI4_SSDA4_BIT
チャンネル 5	SSCL5 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI5_SSCL5_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI5_SSCL5_BIT
	SSDA5 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI5_SSDA5_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI5_SSDA5_BIT
チャンネル 6	SSCL6 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI6_SSCL6_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI6_SSCL6_BIT
	SSDA6 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI6_SSDA6_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI6_SSDA6_BIT

表 4.2 端子設定マクロ定義(2)

選択したチャンネル	選択した端子	マクロ定義
チャンネル 7	SSCL7 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI7_SSCL7_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI7_SSCL7_BIT
	SSDA7 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI7_SSDA7_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI7_SSDA7_BIT
チャンネル 8	SSCL8 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI8_SSCL8_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI8_SSCL8_BIT
	SSDA8 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI8_SSDA8_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI8_SSDA8_BIT
チャンネル 9	SSCL9 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI9_SSCL9_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI9_SSCL9_BIT
	SSDA9 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI9_SSDA9_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI9_SSDA9_BIT
チャンネル 10	SSCL10 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI10_SSCL10_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI10_SSCL10_BIT
	SSDA10 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI10_SSDA10_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI10_SSDA10_BIT
チャンネル 11	SSCL11 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI11_SSCL11_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI11_SSCL11_BIT
	SSDA11 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI11_SSDA11_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI11_SSDA11_BIT
チャンネル 12	SSCL12 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI12_SSCL12_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI12_SSCL12_BIT
	SSDA12 端子	R_SCI_IIC_CFG_SCI12_SSDA12_PORT R_SCI_IIC_CFG_SCI12_SSDA12_BIT

r_sci_iic_pin_config.h で選択した端子は、R_SCI_IIC_MasterSend/R_SCI_IIC_MasterReceive/R_SCI_IIC_Control 関数呼び出し後、周辺機能端子として SSCL 端子、SSDA 端子となります。

周辺機能端子の割り付けは R_SCI_IIC_MasterSend/R_SCI_IIC_MasterReceive/R_SCI_IIC_Control 関数で実行した通信動作を完了するか、もしくは R_SCI_IIC_Close 関数が呼び出されると解除され、端子は汎用入出力端子（入力状態）になります。

なお、SSCL 端子、SSDA 端子は外付け抵抗でプルアップ処理を行ってください。

もし SCI_IIC_CFG_PORT_SETTING_PROCESSING の設定で本モジュール内の端子設定処理を使用しない場合は、R_SCI_IIC_Open 関数を呼び出した後、その他の API を呼び出す前にユーザ処理で使用する端子の設定を行ってください。

5. デモプロジェクト

デモプロジェクトはスタンドアロンプログラムです。デモプロジェクトには、FIT モジュールとそのモジュールが依存するモジュール（例：r_bsp）を使用する main()関数が含まれます。

開発環境の操作に関しては、e² studio を例に説明します。

5.1 sci_iic_send_demo_rskrx64m

説明:

RSKR64M (FIT モジュール “r_sci_iic_rx”) 向けの RX64M SCI (簡易 I²C モード) マスタ送信を行うデモです。デモでは SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールの API (r_sci_iic_rx_if.h に記載) を使って、マスタデバイスとして、スレーブデバイスヘータを送信します。マスタ送信終了で Main()関数によって、デバッグコンソールに出力します。

設定と実行:

1. サンプルコードをコンパイルしてダウンロードします。
2. ソフトウェアを実行します。PC が Main で停止した場合、F8 を押して再開します。
3. ブレークポイントを設定し、グローバル変数を確認します。

対応ボード:

- RSKRX64M

5.2 sci_iic_receive_demo_rskrx64m

説明:

RSKR64M (FIT モジュール “r_sci_iic_rx”) 向けの RX64M SCI (簡易 I²C モード) マスタ受信を行うデモです。デモでは SCI (簡易 I²C モード) FIT モジュールの API (r_sci_iic_rx_if.h に記載) を使って、マスタデバイスとして、スレーブデバイスからデータを受信します。マスタ受信終了で Main()関数によって、受信したデータをデバッグコンソールに出力します。

対応ボード:

- RSKRX64M

5.3 sci_iic_send_demo_rskrx231

説明:

RSKR231 (FIT モジュール “r_sci_iic_rx”) 向けの RX231 SCI (簡易 I²C モード) マスタ送信を行うデモです。デモの内容は RX64M と同じです。

対応ボード:

- RSKRX231

5.4 sciiic_receive_demo_rskrx231

説明:

RSKRX231 (FIT モジュール “r_sci_iic_rx”) 向けの RX231 SCI (簡易 I²C モード) マスタ受信を行うデモです。デモの内容は RX64M と同じです。

対応ボード:

- RSKRX231

5.5 ワークスペースにデモを追加する

デモプロジェクトは、e² studio のインストールディレクトリ内の 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「完了」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

通信の実現方法

本 API では、スタートコンディションやスレーブアドレス送信などの処理を 1 つのプロトコルとして管理しており、このプロトコルを組み合わせることで通信を実現します。

6.1.1 API 動作の状態

表 6.1 にプロトコル制御を実現するための状態を定義します。

表 6.1 プロトコル制御のための状態一覧 (enum sci_iic_api_status_t)

No	定数名	内容
STS0	SCI_IIC_STS_NO_INIT	未初期化状態
STS1	SCI_IIC_STS_IDLE	アイドル状態
STS2	SCI_IIC_STS_ST_COND_WAIT	スタートコンディション生成完了待ち状態
STS3	SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_W_WAIT	スレーブアドレス[Write]送信完了待ち状態
STS4	SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_R_WAIT	スレーブアドレス[Read]送信完了待ち状態
STS5	SCI_IIC_STS_SEND_DATA_WAIT	データ送信完了待ち状態
STS6	SCI_IIC_STS_RECEIVE_DATA_WAIT	データ受信完了待ち状態
STS7	SCI_IIC_STS_SP_COND_WAIT	ストップコンディション生成完了待ち状態

6.1.2 API 動作中のイベント

表 6.2 にプロトコル制御時に発生するイベントを定義します。割り込みだけでなく、本モジュールが提供するインタフェースがコールされた際も、イベントとして定義します。

表 6.2 プロトコル制御のためのイベント一覧 (enum sci_iic_api_event_t)

No	イベント	イベントの定義
EV0	SCI_IIC_EV_INIT	sci_iic_init_driver() コール
EV1	SCI_IIC_EV_GEN_START_COND	sci_iic_generate_start_cond() コール
EV2	SCI_IIC_EV_INT_START	STI 割り込み発生(割り込みフラグ : START)
EV3	SCI_IIC_EV_INT_ADD	TXI 割り込み発生
EV4	SCI_IIC_EV_INT_SEND	TXI 割り込み発生
EV5	SCI_IIC_EV_INT_STOP	STI 割り込み発生(割り込みフラグ : STOP)
EV6	SCI_IIC_EV_INT_NACK	STI 割り込み発生(割り込みフラグ : NACK)

6.1.3 プロトコル状態遷移

本モジュールでは、提供インタフェースのコール、または、SCI(簡易 I²C モード)の割り込み発生をトリガに状態が遷移します。図 6.1～図 6.4 に各プロトコルの状態遷移を示します。

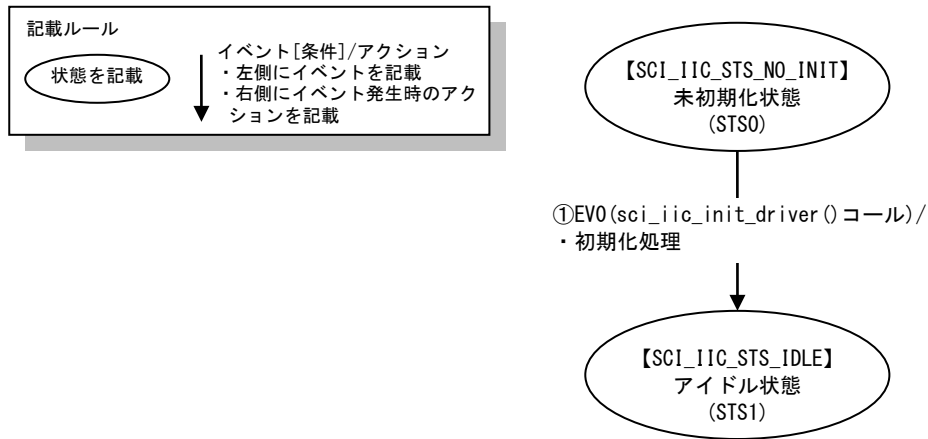


図 6.1 初期化状態遷移図

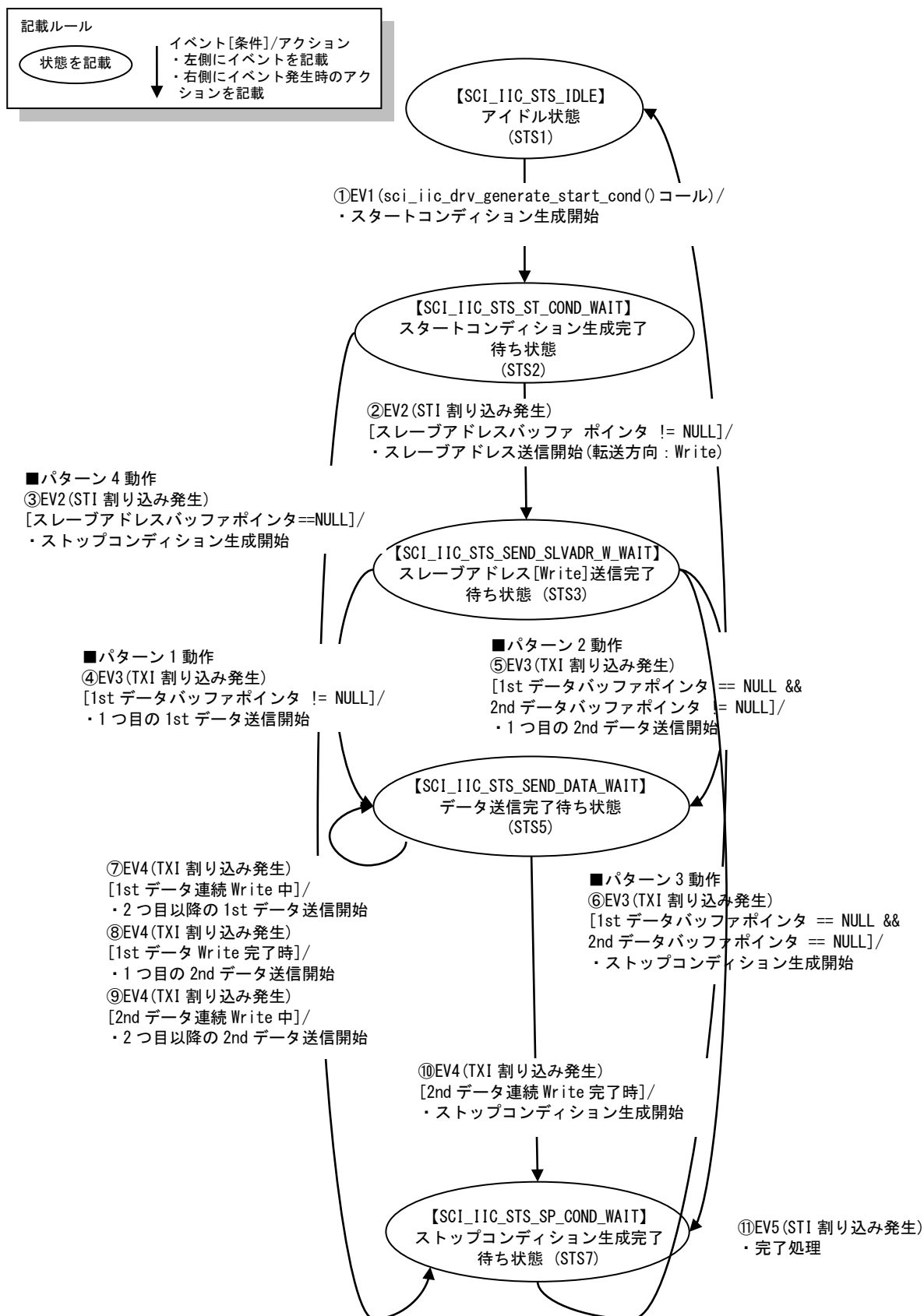


図 6.2 マスタ送信 状態遷移図

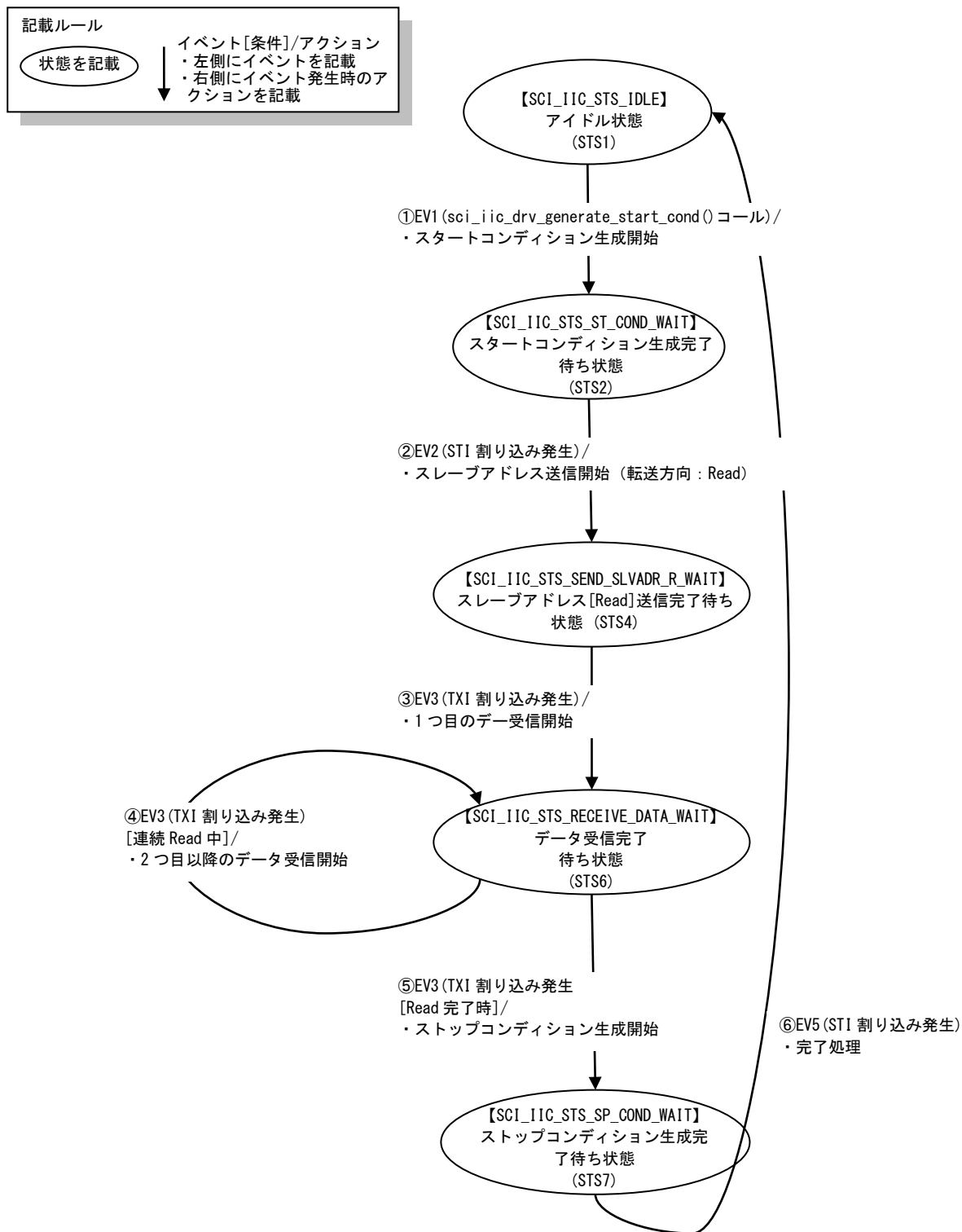


図 6.3 マスタ受信 状態遷移図

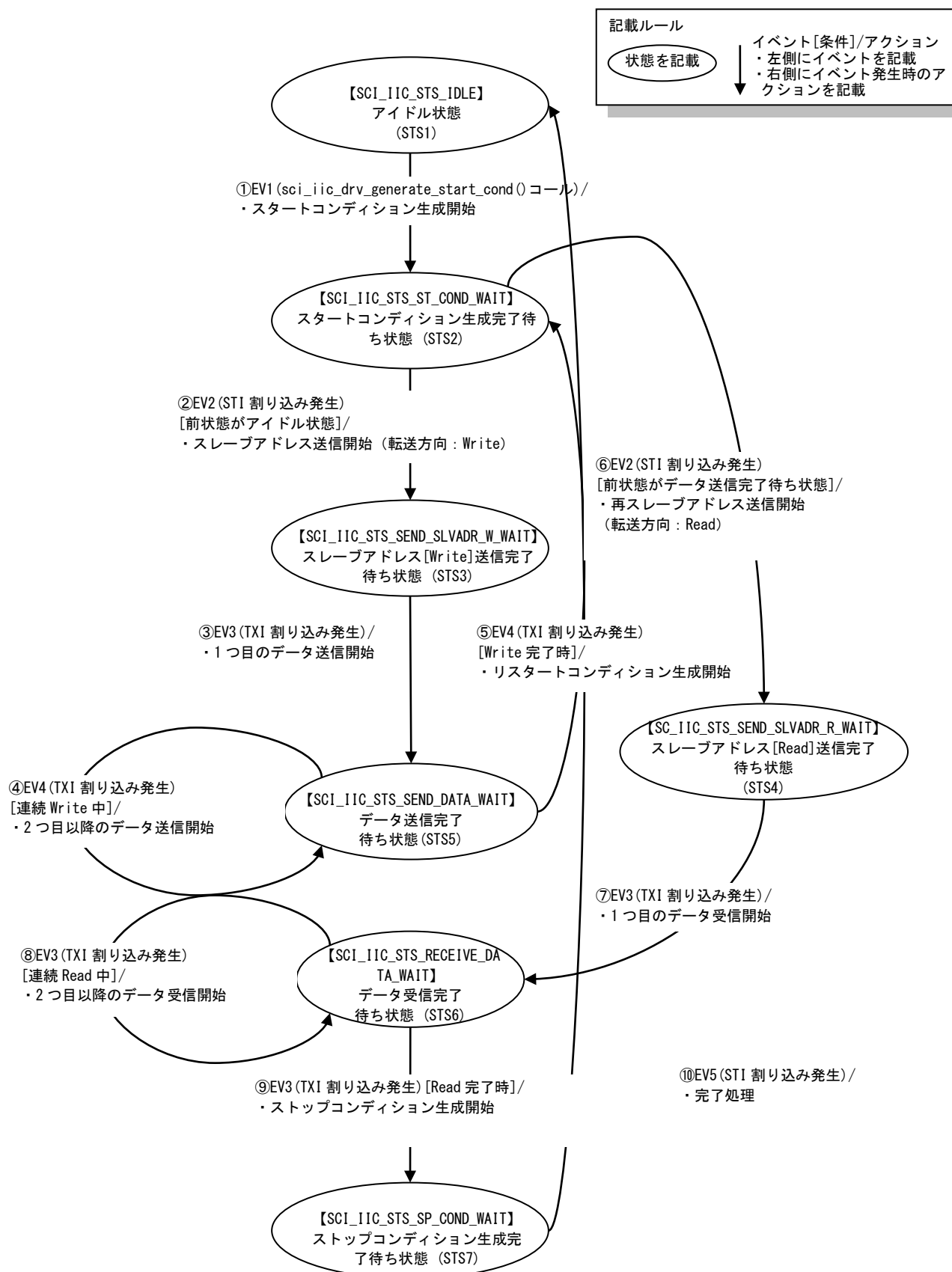


図 6.4 マスタ送受信 状態遷移図

6.1.4 プロトコル状態遷移表

表 6.1 の各状態で、表 6.2 のイベントが発生した際に動作する処理を、表 6.3 の状態遷移表に定義します。Func については表 6.4 を参照してください。

表 6.3 プロトコル状態遷移表(gc_sci_iic_mtx_tbl[][])

状態	イベント	EV0	EV1	EV2	EV3	EV4	EV5	EV6
STS0	未初期化状態 【SCI_IIC_STS_NO_INIT】	Func0	ERR	ERR	ERR	ERR	ERR	ERR
STS1	アイドル状態 【SCI_IIC_STS_IDLE】	ERR	Func1	ERR	ERR	ERR	ERR	ERR
STS2	スタートコンディション生成完了待ち状態 【SCI_IIC_STS_ST_COND_WAIT】	ERR	ERR	Func2	ERR	ERR	ERR	Func7
STS3	スレーブアドレス[Write]送信完了待ち状態 【SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_W_WAIT】	ERR	ERR	ERR	Func3	ERR	ERR	Func7
STS4	スレーブアドレス[Read]送信完了待ち状態 【SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_R_WAIT】	ERR	ERR	ERR	Func3	ERR	ERR	Func7
STS5	データ送信完了待ち状態 【SCI_IIC_STS_SEND_DATA_WAIT】	ERR	ERR	ERR	ERR	Func4	ERR	Func7
STS6	データ受信完了待ち状態 【SCI_IIC_STS_RECEIVE_DATA_WAIT】	ERR	ERR	ERR	Func5	ERR	ERR	Func7
STS7	ストップコンディション生成完了待ち状態 【SCI_IIC_STS_SP_COND_WAIT】	ERR	ERR	ERR	ERR	ERR	Func6	Func7

備考：ERR は SCI_IIC_ERR_OTHER を表します。ある状態で意図しないイベントが通知された場合には、すべてエラー処理を行います。

6.1.5 プロトコル状態遷移登録関数

表 6.4 に状態遷移表に登録されている関数を定義します。

表 6.4 プロトコル状態遷移登録関数一覧

処理	関数名	概要
Func0	sci_iic_init_driver()	初期設定処理
Func1	sci_iic_generate_start_cond()	スタートコンディション生成処理
Func2	sci_iic_after_gen_start_cond()	スタートコンディション生成後処理
Func3	sci_iic_after_send_slvadr()	スレーブアドレス送信完了後処理
Func4	sci_iic_write_data_sending()	データ送信処理
Func5	sci_iic_read_data_receiving()	データ受信処理
Func6	sci_iic_release()	通信完了処理
Func7	sci_iic_nack()	NACK エラー処理

6.1.6 状態遷移時の各フラグの状態

1) 各チャンネル状態管理

チャンネル状態フラグ `g_sci_iic_ChStatus[]`により、1つのバス上に接続された複数スレーブデバイスの排他制御を行います。

本フラグは、各チャンネルに対して1つ存在し、グローバル変数で管理します。本モジュールの初期化処理を完了し、対象バスで通信が行われていない場合、本フラグは“SCI_IIC_IDLE/SCI_IIC_FINISH/SCI_IIC_NACK” (アイドル状態(通信可能))となり、通信が可能です。通信中の本フラグの状態は、“SCI_IIC_COMMUNICATION” (通信中)になります。通信開始時、必ず本フラグの確認を行うため、通信中に同一チャンネル上の他デバイスの通信を開始しません。本フラグをチャンネルごとに管理することで、複数チャンネルの同時通信を実現します。

2) 各デバイス状態管理

I²C 通信情報構造体メンバのデバイス状態フラグ(`dev_sts`)により、同一チャンネル上の複数のスレーブデバイスの制御を行うことができます。デバイス状態フラグには、そのデバイスの通信状態が格納されます。

表 6.5 に状態遷移時の各フラグの状態を示します。

表 6.5 状態遷移時の各フラグの状態一覧

状態	チャンネル状態フラグ	デバイス状態フラグ (通信のデバイス)	I ² C プロトコルの 動作モード	プロトコル制御の現状態
	g_sci_iic_ChStatus[]	I ² C 通信情報構造体 dev_sts	内部通信情報構造体 api_Mode	内部通信情報構造体 api_N_status
未初期化状態	SCI_IIC_NO_INIT	SCI_IIC_NO_INIT	SCI_IIC_MODE_NONE	SCI_IIC_STS_NO_INIT
アイドル状態	SCI_IIC_IDLE SCI_IIC_FINISH SCI_IIC_NACK	SCI_IIC_IDLE SCI_IIC_FINISH SCI_IIC_NACK	SCI_IIC_MODE_NONE	SCI_IIC_STS_IDLE
通信中 (マスタ送信)	SCI_IIC_COMMUNICATION	SCI_IIC_COMMUNICATION	SCI_IIC_MODE_SEND	SCI_IIC_STS_ST_COND_WAIT
				SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_W_WAIT
				SCI_IIC_STS_SEND_DATA_WAIT
				SCI_IIC_STS_SP_COND_WAIT
通信中 (マスタ受信)	SCI_IIC_COMMUNICATION	SCI_IIC_COMMUNICATION	SCI_IIC_MODE_RECEIVE	SCI_IIC_STS_ST_COND_WAIT
				SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_R_WAIT
				SCI_IIC_STS_RECEIVE_DATA_WAIT
				SCI_IIC_STS_SP_COND_WAIT
通信中 (マスタ送受信)	SCI_IIC_COMMUNICATION	SCI_IIC_COMMUNICATION	SCI_IIC_MODE_SEND_RECEIVE	SCI_IIC_STS_ST_COND_WAIT
				SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_W_WAIT
				SCI_IIC_STS_SEND_SLVADR_R_WAIT
				SCI_IIC_STS_SEND_DATA_WAIT
				SCI_IIC_STS_RECEIVE_DATA_WAIT
				SCI_IIC_STS_SP_COND_WAIT
エラー	SCI_IIC_ERROR	SCI_IIC_ERROR	-	-

6.2

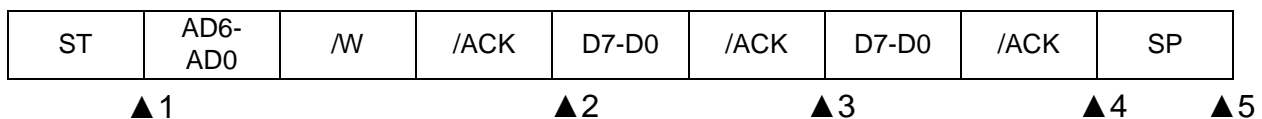
割り込み発生タイミング

以下に本モジュールの割り込みタイミングを示します。

備考 ST : スタートコンディション
 AD6-AD0 : スレーブアドレス
 /W : 転送方向ビット “0” (Write)
 R : 転送方向ビット “1” (Read)
 /ACK : Acknowledge “0”
 NACK : Acknowledge “1”
 D7-D0 : データ
 RST : リスタートコンディション
 SP : ストップコンディション

6.2.1 マスタ送信

(1) パターン 1



▲1 : STI(START)割り込み・・・スタートコンディション検出

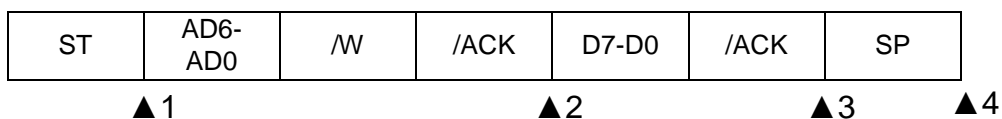
▲2 : TXI 割り込み・・・アドレス送信完了(転送方向ビット : Write) ※1

▲3 : TXI 割り込み・・・データ送信完了(1st データ) ※1

▲4 : TXI 割り込み・・・データ送信完了(2nd データ) ※1

▲5 : STI(STOP)割り込み・・・ストップコンディション検出

(2) パターン 2



▲1 : STI(START)割り込み・・・スタートコンディション検出

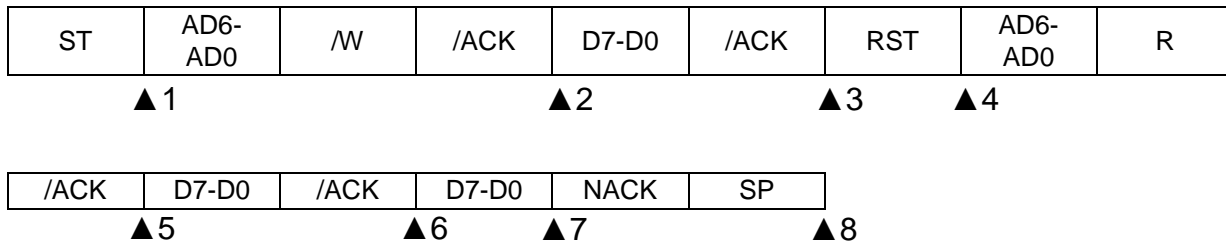
▲2 : TXI 割り込み・・・アドレス送信完了(転送方向ビット : Write) ※1

▲3 : TXI 割り込み・・・データ送信完了(2nd データ) ※1

▲4 : STI(STOP)割り込み・・・ストップコンディション検出

ST	AD6-AD0	/W	/ACK	SP
▲ 1			▲ 2	▲ 3

6.2.3 マスタ送受信



▲ 1 : STI(START)割り込み・・・スタートコンディション検出

▲ 2 : TXI 割り込み・・・アドレス送信完了(転送方向ビット : Write) ※1

▲ 3 : TXI 割り込み・・・データ送信完了(1st データ) ※1

▲ 4 : STI(START)割り込み・・・リスタートコンディション検出

▲ 5 : TXI 割り込み・・・アドレス送信完了(転送方向ビット : Read) ※1

▲ 6 : TXI 割り込み・・・最終データ-1 受信完了(2nd データ) ※1

▲ 7 : TXI 割り込み・・・最終データ受信完了(2nd データ) ※2

▲ 8 : STI(STOP)割り込み・・・ストップコンディション検出

※1 : 9 クロック目の立ち上がりエッジで要求の発生

※2 : 8 クロック目の立ち上がりで要求の発生

6.3 動作確認環境詳細

本モジュールの動作確認環境を以下に示します。

表 6.6 動作確認環境 (Rev.1.60、Rev.1.70)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V3.1.2.09
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 V2.02.00 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	Rev.1.60、Rev.1.70
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX111 (型名：R0K505111SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX113 (型名：R0K505113SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX231 (型名：R0K505231SxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX63N (型名：R0K50563NSxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX64M (型名：R0K50564MSxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX71M (型名：R0K50571MSxxxBE)

表 6.7 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 ² studio V4.0.2.008
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 V2.03.00 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	Rev.1.80
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX130 (型名：R0K505113SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX23T (型名：RTK500523TSxxxxxBE)

表 6.8 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 ² studio V4.1.0.018
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 V2.03.00 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	Rev.1.90
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX111 (型名：R0K505111SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX113 (型名：R0K505113SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX130 (型名：RTK5005130SxxxxxBE) Renesas Starter Kit for RX231 (型名：R0K505231SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX23T (型名：RTK500523TSxxxxxBE) Renesas Starter Kit for RX24T (型名：RTK500524TSxxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX63N (型名：R0K50563NSxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX64M (型名：R0K50564MSxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX71M (型名：R0K50571MSxxxBE)

表 6.9 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 ² studio V5.0.1.005
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 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	Rev.2.00
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX111 (型名：R0K505111SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX130 (型名：RTK5005130SxxxxxBE) Renesas Starter Kit for RX231 (型名：R0K505231SxxxBE) Renesas Starter Kit for RX23T (型名：RTK500523TSxxxxxBE) Renesas Starter Kit for RX24T (型名：RTK500524TSxxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX63N (型名：R0K50563NSxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX64M (型名：R0K50564MSxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX65N (型名：RTK500565NSxxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX71M (型名：R0K50571MSxxxBE)

表 6.10 動作確認環境 (Rev.2.20)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V6.0.0.001
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 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	Rev.2.20
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX24U (型名：RTK500524USxxxxxBE) Renesas Starter Kit for RX130-512KB (型名：RTK5051308SxxxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX65N-2MB (型名：RTK50565N2SxxxxxBE)

表 6.11 動作確認環境 (Rev.2.30)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V7.0.0
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 V3.00.00 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	Rev.2.30
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX66T (型名：RTK50566T0SxxxxxBE)

表 6.12 動作確認環境 (Rev.2.31)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V7.1.0
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 V3.00.00 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	Rev.2.31

表 6.13 動作確認環境 (Rev.2.40)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V7.3.0
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 V3.01.00 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	Rev.2.40
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX72T (型名：RTK5572Txxxxxxxxxx)

表 6.14 動作確認環境 (Rev.2.41)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio V7.3.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.10.01
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 V.3.01.00 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 GCC for Renesas RX 4.08.04.201803 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 -std=gnu99 IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.10.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
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	Rev.2.41
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX65N (型名：RTK500565Nxxxxxx)

表 6.15 動作確認環境 (Rev.2.42)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e ² studio V7.2.0
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 V3.01.00 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	Rev.2.42
使用ボード	Renesas Solution Starter Kit for RX23W (型名：RTK5523Wxxxxxxxxxx)

表 6.16 動作確認環境 (Rev.2.43)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio V7.4.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.01
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 V.3.01.00 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
	GCC for Renesas RX 4.08.04.201902 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 -std=gnu99
	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
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	Rev.2.43
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX72M (型名：RTK5572Mxxxxxxxxxx)

表 6.17 動作確認環境 (Rev.2.44)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio V7.3.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.01
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 V.3.01.00 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
	GCC for Renesas RX 4.08.04.201902 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 -std=gnu99
	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
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	Rev.2.44
使用ボード	RX13T CPU カード (型名：RTK0EMXA10C00000BJ)

表 6.18 動作確認環境 (Rev.2.45)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio V7.4.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.12.01
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 V.3.01.00 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
	GCC for Renesas RX 4.08.04.201902 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 -std=gnu99
	IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.12.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
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	Rev.2.45
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX72N (型名：RTK5572N xxxxxxxxxxxx)
	Renesas Starter Kit+ for RX72M (型名：RTK5572Mxxxxxxxxxx)

表 6.19 動作確認環境 (Rev.2.46)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio V7.7.0 IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.13.01
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 V.3.02.00 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 GCC for Renesas RX 8.03.00.201904 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 -std=gnu99 IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.13.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
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	Rev.2.46
使用ボード	Renesas Solution Starter Kit for RX23E-A (RTK0ESXB10C00001BJ)

表 6.20 動作確認環境 (Rev.2.47)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio Version 2020-10 (20.10.0)
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 V.3.02.00 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	Rev.2.47
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX231 (型名：R0K505231SxxxBE) Renesas Starter Kit+ for RX64M (型名：R0K50564MSxxxBE)

表 6.21 動作確認環境(Rev.2.48)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio Version 2021-01 (21.1.0) IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.14.01
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 V.3.03.00 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 GCC for Renesas RX 8.03.00.202002 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 -std=gnu99 IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.14.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
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	Rev.2.48
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX671 (型名：RTK55671xxxxxxxxxx)

表 6.22 動作確認環境(Rev.2.49)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio Version 2021-07 (21.7.0) IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.01
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 V.3.03.00 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 GCC for Renesas RX 8.03.00.202102 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 -std=gnu99 IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.01 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのレビジョン	Rev.2.49
使用ボード	Target board for RX140 (型名：RTK5RX140xxxxxxxx)

表 6.23 動作確認環境(Rev.2.50)

項目	内容
統合開発環境	ルネサス エレクトロニクス製 e ² studio Version 2022-04 (22.4.0) IAR Embedded Workbench for Renesas RX 4.20.03
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 V.3.04.00 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 GCC for Renesas RX 8.03.00.202104 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 -std=gnu99 リンクオプション：「Optimize size (サイズ最適化) (-Os)」を使用する場合、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 -Wl, --no-gc-sections これは、FIT 周辺機器モジュール内で宣言されている割り込み関数をリンカが誤って破棄 (discard) することを回避 (work around) するための対策です。 IAR C/C++ Compiler for Renesas RX version 4.20.03 コンパイルオプション：統合開発環境のデフォルト設定
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのレビジョン	Rev.2.50
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX660 (product No.: RTK5056609HCxxxxxBJ)

6.4 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)」
- e² 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 e² 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_iic_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 – SCI_IIC_CFG_xxx_xxx - ...」エラーが発生します。

A : “r_sci_iic_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_iic_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「2.7 コンパイル時の設定」を参照してください。

7. サンプルコード

7.1

1つのチャネルで1つのスレー

ブデバイスに連続アクセスする場合の例

SCI の 1 つのチャネルを簡易 I²C モードで使用し、1 つのスレーブデバイスに対して、書き込む場合のサンプルコードを示します。

次の(1)~(5)の順に動作します。

- (1) SCI の ch1 を簡易 I²C FIT モジュールで使用可能にするため、R_SCI_IIC_Open 関数を実行する。
- (2) デバイス A に 3 バイトのデータを書き込むため、R_SCI_IIC_MasterSend 関数を実行する。
- (3) 送信データの更新
- (4) デバイス A に 3 バイトのデータを書き込むため、R_SCI_IIC_MasterSend 関数を実行する。
- (5) SCI の ch1 を簡易 I²C FIT モジュールから解放するため、R_SCI_IIC_Close 関数を実行する。

```
#include <stddef.h> // NULL definition
#include "platform.h"
#include "r_sci_iic_rx_if.h"

/* NACK 検出時のリトライ回数の定義 */
#define RETRY_TMO 10

/* リトライ時の次の通信開始まで待つためのソフトウェアループ回数の定義 */
#define RETRY_WAIT_TIME 1000

/* 送信サイズ */
#define SEND_SIZE 3

/* サンプルコードのモード管理用定義 */
typedef enum
{
    IDLE = 0U,          /* アイドル中 */
    BUSY,               /* I2C 通信中 */
    INITIALIZE,         /* 簡易 I2C FIT モジュールの初期設定 */
    DEVICE_A_WRITE,     /* デバイス A への書き込み */
    FINISH,             /* 通信終了 */
    RETRY_WAIT_DEV_A_WR, /* デバイス A への書き込みのリトライ待ち */
    ERROR               /* エラー発生 */
} sample_mode_t;

/* サンプルコードのモード管理用変数 */
volatile uint8_t sample_mode;

/* リトライ回数管理用変数 */
uint32_t retry_cnt;

/* 送信回数管理用変数 */
uint8_t send_num = 0;

void main(void);
void Callback_deviceA(void);

void main(void)
{
    sci_iic_return_t ret;          /* API 関数の戻り値確認用 */
    volatile uint32_t retry_wait_cnt = 0; /* リトライ間隔調整用カウンタ */

    sci_iic_info_t iic_info_deviceA; /* デバイス A 用情報構造体 */
    uint8_t slave_addr_deviceA[1] = {0x50}; /* デバイス A 用スレーブアドレス */
    uint8_t access_addr_deviceA[1] = {0x00}; /* デバイス A 用アクセス先アドレス */
    uint8_t send_data[6] = {0x81, 0x82, 0x83, 0x84, 0x85, 0x86}; /* 送信データ */
```

プログラムの説明で、
次の略称を使用しています。
ST:スタートコンディション
SP:ストップコンディション

図 7.1 1つのチャネルで1つのスレーブデバイスに連続アクセスする例(1)

```

sample_mode = INITIALIZE;                                /* 次に“初期設定”を行う */

while(1)
{
    switch(sample_mode)
    {
        /* アイドル中 */
        case IDLE:
            /* Nothing to do */
            break;

            /* I2C 通信中 */
        case BUSY:
            /* Nothing to do */
            break;

        /* 簡易 I2C FIT モジュールの初期設定 */
        case INITIALIZE:
            /* デバイス A へ初回の通信か */
            if (0 == send_num)
            {
                /* ch1 は通信中か */
                if (SCI_IIC_COMMUNICATION == g_sci_iic_ChStatus[1])
                {
                    sample_mode = ERROR;                    /* 次に“エラー時の処理”を行う */
                }
                else
                {
                    /* デバイス A の情報構造体の設定(送信パターン 1) */
                    iic_info_deviceA.p_slv_adr = slave_addr_deviceA;
                    iic_info_deviceA.p_data1st = access_addr_deviceA;
                    iic_info_deviceA.p_data2nd = send_data;
                    iic_info_deviceA.dev_sts = SCI_IIC_NO_INIT;
                    iic_info_deviceA.cnt1st = sizeof(access_addr_deviceA);
                    iic_info_deviceA.cnt2nd = SEND_SIZE;
                    iic_info_deviceA.callbackfunc = &Callback_deviceA;
                    iic_info_deviceA.ch_no = 1;
                }

                retry_cnt = 0;

                /* SCI open */
                ret = R_SCI_IIC_Open(&iic_info_deviceA);

                if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
                {
                    sample_mode = DEVICE_A_WRITE; /* 次に“デバイス A への書き込み”を行う */
                }
                else
                {
                    /* R_SCI_IIC_Open()関数コール時のエラー処理 */
                    sample_mode = ERROR;                /* 次に“エラー時の処理”を行う */
                }
            }
            /* デバイス A へ連続した 2 回目以降の通信か */
            else if (1 <= send_num)
            {
                /* ch1 は通信中か */
                if (SCI_IIC_COMMUNICATION == g_sci_iic_ChStatus[1])
                {
                    sample_mode = ERROR;                    /* 次に“エラー時の処理”を行う */
                }
                else
                {
                    /* デバイス A の情報構造体の設定(マスタ送信パターン 1) */
                    access_addr_deviceA[0] = (access_addr_deviceA[0] + SEND_SIZE);
                    iic_info_deviceA.p_data1st = access_addr_deviceA;
                    iic_info_deviceA.p_data2nd = (send_data + (SEND_SIZE * send_num));
                    iic_info_deviceA.cnt1st = sizeof(access_addr_deviceA);
                    iic_info_deviceA.cnt2nd = SEND_SIZE;
                }
            }
        }
    }
}

```

アイドル中や I²C 通信中は、空処理でループする

チャンネルの状態をグローバル変数の g_sci_iic_ChStatus[] で確認できる

2 回目の送信を行うため、送信カウンタやポインタを初期化する

図 7.2 1つのチャンネルで1つのスレーブデバイスに連続アクセスする例(2)

```

        sample_mode = DEVICE_A_WRITE; /* 次に"デバイス A への書き込み"を行う */
    }
}
break;

/* デバイス A への書き込み */
case DEVICE_A_WRITE:
    retry_cnt = retry_cnt + 1;

    /* マスタ送信の開始 */
    ret = R_SCI_IIC_MasterSend(&iic_info_deviceA);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        sample_mode = BUSY; /* 次に"I2C 通信中"となる */
    }
    else if (SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY == ret)
    {
        sample_mode = RETRY_WAIT_DEV_A_WR; /* 次に"リトライ待ち"を行う */
    }
    else
    {
        /* R_SCI_IIC_MasterSend() 関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
    }
break;

/* デバイス A への書き込みのリトライ待ち */
case RETRY_WAIT_DEV_A_WR:
    retry_wait_cnt = retry_wait_cnt + 1;

    if (RETRY_TMO < retry_cnt)
    {
        retry_wait_cnt = 0;
        sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
    }

    if (RETRY_WAIT_TIME < retry_wait_cnt)
    {
        retry_wait_cnt = 0;

        switch (sample_mode)
        {
            case RETRY_WAIT_DEV_A_WR:
                sample_mode = DEVICE_A_WRITE; /* 次に"デバイス A への書き込み"を行う */
                break;

            default:
                /* Nothing to do */
                break;
        }
    }
break;

```

R_SCI_IIC_MasterSend 関数実行により、ST 生成から SP 生成まで FIT モジュールで処理される
 SP 出力後に設定したコールバック関数 (Callback_deviceA()) が呼び出される

通信相手デバイスが EEPROM の場合、書き込みコマンドを送信し書くと、EEPROM の書き込み処理が完了するまでは、NACK 応答となる
 サンプルコードでは、ACK 応答になるまで通信開始のリトライ処理をしています

図 7.3 1つのチャネルで1つのスレーブデバイスに連続アクセスする例(3)

```

/* 通信終了 */
case FINISH:
    /* SCI close */
    ret = R_SCI_IIC_Close(&iic_info_deviceA);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        sample_mode = IDLE; /* 次に"アイドル中"となる */
    }
    else
    {
        /* R_SCI_IIC_Close()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
    }
    break;

/* エラー発生 */
case ERROR:
    /* Nothing to do */
    break;

default:
    /* Nothing to do */
    break;
}
}

void Callback_deviceA(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t iic_status;
    sci_iic_info_t iic_info_ch;
    iic_info_ch.ch_no = 1;

    /* 簡易 I2C ステータスの取得 */
    ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

    if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
    {
        /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
    }
    else
    {
        if (1 == iic_status.BIT.NACK)
        {
            /* iic_status のステータスフラグを確認して
             NACK が検出されていた場合の処理 */
            sample_mode = RETRY_WAIT_DEV_A_WR;
        }
        else
        {
            retry_cnt = 0;
            send_num++;
            if (1 >= send_num)
            {
                sample_mode = INITIALIZE; /* 次に"初期設定"を行う */
            }
            else
            {
                sample_mode = FINISH; /* 次に"通信終了"を行う */
            }
        }
    }
}
}

```

通信が終了した場合に R_SCI_IIC_Close 関数を呼び出すことで使用している SCI チャンネルを解放することができる
R_SCI_IIC_Close 関数は主に次の場合に呼び出してください

- ・低消費電力モードに移行する場合
- ・通信異常が発生した場合
- ・使用している SCI のチャンネルを解放したい場合

図 7.4 1つのチャンネルで1つのスレーブデバイスに連続アクセスする例(4)

7.2 ブデバイスにアクセスする場合の例

1 つのチャネルで 2 つのスレー

SCI の 1 つのチャネルを簡易 I²C モードで使用し、2 つのスレーブデバイスに対して書き込みおよび読み出しを行う場合のサンプルコードを示します。

サンプルコードでは、アクセスするデバイスごとに、I²C 通信情報構造体を用意しています。

次の(1)~(4)の順に動作します。

- (1) SCI の ch1 を簡易 I²C FIT モジュールで使用可能にするため、R_SCI_IIC_Open 関数を実行する。
- (2) デバイス A に 3 バイトのデータを書き込むため、R_SCI_IIC_MasterSend 関数を実行する。
- (3) デバイス B から 3 バイトのデータを読み出すため、R_SCI_IIC_MasterReceive 関数を実行する。
- (4) SCI の ch1 を簡易 I²C FIT モジュールから解放するため、R_SCI_IIC_Close 関数を実行する。

```
#include <stddef.h> // NULL definition
#include "platform.h"
#include "r_sci_iic_rx_if.h"

/* NACK 検出時のリトライ回数の定義 */
#define RETRY_TMO 10

/* リトライ時の次の通信開始まで待つためのソフトウェアループ回数の定義 */
#define RETRY_WAIT_TIME 1000

/* 送信サイズ */
#define SEND_SIZE 3

/* 受信サイズ */
#define RECEIVE_SIZE 3

/* サンプルコードのモード管理用定義 */
typedef enum
{
    IDLE = 0U, /* アイドル中 */
    BUSY, /* I2C 通信中 */
    INITIALIZE, /* 簡易 I2C FIT モジュールの初期設定 */
    DEVICE_A_WRITE, /* デバイス A への書き込み */
    DEVICE_B_READ, /* デバイス B からの読み出し */
    FINISH, /* 通信終了 */
    RETRY_WAIT_DEV_A_WR, /* デバイス A への書き込みのリトライ待ち */
    RETRY_WAIT_DEV_B_RD, /* デバイス B からの読み出しのリトライ待ち */
    ERROR /* エラー発生 */
} sample_mode_t;

/* サンプルコードのモード管理用変数 */
volatile uint8_t sample_mode;

/* リトライ回数管理用変数 */
volatile uint32_t retry_cnt;

void main(void);
void Callback_deviceA(void);
void Callback_deviceB(void);

void main(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    volatile uint32_t retry_wait_cnt = 0;

    sci_iic_info_t iic_info_deviceA;
    sci_iic_info_t iic_info_deviceB;
```

プログラムの説明で、
次の略称を使用しています。
ST:スタートコンディション
SP:ストップコンディション

通信するデバイスの数だけ、
情報構造体を宣言する

図 7.5 1 つのチャネルで 2 つのスレーブデバイスにアクセスする例(1)


```

uint8_t slave_addr_deviceA[1] = {0x51};      /* デバイス A 用スレーブアドレス */
uint8_t slave_addr_deviceB[1] = {0x52};      /* デバイス B 用スレーブアドレス */
uint8_t access_addr_deviceA[1] = {0x00};      /* デバイス A 用アクセス先アドレス */
uint8_t access_addr_deviceB[2] = {0x00,0x00}; /* デバイス B 用アクセス先アドレス */
uint8_t send_data[5]          = {0x81,0x82,0x83,0x84,0x85}; /* 送信データ */
uint8_t store_area[5]         = {0xFF,0xFF,0xFF,0xFF,0xFF}; /* 受信データ格納用 */

sample_mode = INITIALIZE;                      /* 次に"初期設定"を行う */

while(1)
{
    switch(sample_mode)
    {
        /* アイドル中 */
        case IDLE:
            /* Nothing to do */
            break;

        /* I2C 通信中 */
        case BUSY:
            /* Nothing to do */
            break;

        /* 簡易 I2C FIT モジュールの初期設定 */
        case INITIALIZE:
            /* チャンネル 1 は通信中か */
            if (SCI_IIC_COMMUNICATION == g_sci_iic_ChStatus[1])
            {
                sample_mode = ERROR;          /* 次に"エラー時の処理"を行う */
            }
            else
            {
                /* デバイス A の情報構造体の設定 (マスタ送信パターン 1) */
                iic_info_deviceA.p_slv_addr = slave_addr_deviceA;
                iic_info_deviceA.p_data1st  = access_addr_deviceA;
                iic_info_deviceA.p_data2nd  = send_data;
                iic_info_deviceA.dev_sts    = SCI_IIC_NO_INIT;
                iic_info_deviceA.cnt1st     = sizeof(access_addr_deviceA);
                iic_info_deviceA.cnt2nd     = SEND_SIZE;
                iic_info_deviceA.callbackfunc = &Callback_deviceA;
                iic_info_deviceA.ch_no      = 1;

                /* デバイス B の情報構造体の設定 (マスタ送受信) */
                iic_info_deviceB.p_slv_addr = slave_addr_deviceB;
                iic_info_deviceB.p_data1st  = access_addr_deviceB;
                iic_info_deviceB.p_data2nd  = store_area;
                iic_info_deviceB.dev_sts    = SCI_IIC_NO_INIT;
                iic_info_deviceB.cnt1st     = sizeof(access_addr_deviceB);
                iic_info_deviceB.cnt2nd     = RECEIVE_SIZE;
                iic_info_deviceB.callbackfunc = &Callback_deviceB;
                iic_info_deviceB.ch_no      = 1;

                /* SCI リソースの確保は、チャンネルごとに行うため、
                 R_SCI_IIC_Open 関数は 1 回だけ実行する
                 /* リトライ回数の初期化 */
                retry_cnt = 0;

                /* SCI open */
                ret = R_SCI_IIC_Open(&iic_info_deviceA);

                if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
                {
                    sample_mode = DEVICE_A_WRITE; /* 次に"デバイス A への書き込み"を行う */
                }
                else
                {
                    /* R_SCI_IIC_Open() 関数コール時のエラー処理 */
                    sample_mode = ERROR;          /* 次に"エラー時の処理"を行う */
                }
            }

            break;
    }
}

```

アイドル中や I²C 通信中は、空処理でループする

チャンネルの状態をグローバル変数の g_sci_iic_ChStatus[] で確認できる

SCI リソースの確保は、チャンネルごとに行うため、R_SCI_IIC_Open 関数は 1 回だけ実行する
/* リトライ回数の初期化 */

図 7.6 1つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(2)

```

/* デバイス A への書き込み */
case DEVICE_A_WRITE:
    retry_cnt = retry_cnt + 1;

    /* マスタ送信の開始 */
    ret = R_SCI_IIC_MasterSend(&iic_info_deviceA);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        sample_mode = BUSY; /* 次に"I2C 通信中"となる */
    }
    else if (SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY == ret)
    {
        sample_mode = RETRY_WAIT_DEV_A_WR; /* 次に"リトライ待ち"を行う */
    }
    else
    {
        /* R_SCI_IIC_MasterSend()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
    }
    break;

/* デバイス B からの読み出し */
case DEVICE_B_READ:
    retry_cnt = retry_cnt + 1;

    /* マスタ受信の開始 */
    ret = R_SCI_IIC_MasterReceive(&iic_info_deviceB);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        sample_mode = BUSY; /* 次に"I2C 通信中"となる */
    }
    else if (SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY == ret)
    {
        sample_mode = RETRY_WAIT_DEV_B_RD; /* 次に"リトライ待ち"を行う */
    }
    else
    {
        /* R_SCI_IIC_MasterReceive()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
    }
    break;

/* デバイス A への書き込みのリトライ待ち */
/* デバイス B からの読み出しのリトライ待ち */
case RETRY_WAIT_DEV_A_WR:
case RETRY_WAIT_DEV_B_RD:
    retry_wait_cnt = retry_wait_cnt + 1;

    if (RETRY_TMO < retry_cnt)
    {
        retry_wait_cnt = 0;
        sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
    }

    if (RETRY_WAIT_TIME < retry_wait_cnt)
    {
        retry_wait_cnt = 0;

        switch (sample_mode)
        {
            case RETRY_WAIT_DEV_A_WR:
                sample_mode = DEVICE_A_WRITE; /* 次に"デバイス A への書き込み"を行う */
                break;

            case RETRY_WAIT_DEV_B_RD:
                sample_mode = DEVICE_B_READ; /* 次に"デバイス B からの読み出し"を行う */
                break;
        }
    }

```

R_SCI_IIC_MasterSend 関数実行により、ST 生成から SP 生成まで FIT モジュールで処理される SP 出力後に設定したコールバック関数 (Callback_deviceA()) が呼び出される

R_SCI_IIC_MasterReceive 関数実行により、ST 生成から SP 生成まで FIT モジュールで処理される SP 出力後に設定したコールバック関数 (Callback_deviceB()) が呼び出される

通信相手デバイスが EEPROM の場合、書き込みコマンドを送信し書くと、EEPROM の書き込み処理が完了するまでは、NACK 応答となる
サンプルコードでは、ACK 応答になるまで通信開始のリトライ処理をしています

図 7.7 1つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(3)

```

        default:
            /* Nothing to do */
            break;
    }
}
break;

/* 通信終了 */
case FINISH:
    /* SCI close */
    ret = R_SCI_IIC_Close(&iic_info_deviceA);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        sample_mode = IDLE;
    }
    else
    {
        /* R_SCI_IIC_Close()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode = ERROR;
    }
    break;

/* エラー発生 */
case ERROR:
    /* Nothing to do */
    break;

default:
    /* Nothing to do */
    break;
}
}

void Callback_deviceA(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t iic_status;
    sci_iic_info_t iic_info_ch;
    iic_info_ch.ch_no = 1;

    /* 簡易 I2C ステータスの取得 */
    ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

    if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
    {
        /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode = ERROR;
    }
    else
    {
        if (1 == iic_status.BIT.NACK)
        {
            /* iic_status のステータスフラグを確認して
             NACK が検出されていた場合の処理 */
            sample_mode = RETRY_WAIT_DEV_A_WR;
        }
        else
        {
            retry_cnt = 0;
            sample_mode = DEVICE_B_READ;
        }
    }
}

void Callback_deviceB(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t iic_status;
    sci_iic_info_t iic_info_ch;
    iic_info_ch.ch_no = 1;

```

通信が終了した場合に R_SCI_IIC_Close 関数を呼び出すことで
使用している SCI チャンネルを解放することができる
R_SCI_IIC_Close 関数は主に次の場合に呼び出してください

- ・低消費電力モードに移行する場合
- ・通信異常が発生した場合
- ・使用している SCI のチャンネルを解放したい場合

/* 次に「アイドル中」となる */

/* 次に「エラー時の処理」を行う */

/* 次に「リトライ待ち」を行う */

/* 次に「デバイス B からの読み出し」を行う */

図 7.8 1つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(4)

```
/* 簡易 I2C ステータスの取得 */
ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
{
    /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コール時のエラー処理 */
    sample_mode = ERROR; /* 次に"エラー時の処理"を行う */
}
else
{
    if (1 == iic_status.BIT.NACK)
    {
        /* iic_status のステータスフラグを確認して
           NACK が検出されていた場合の処理 */
        sample_mode = RETRY_WAIT_DEV_B_RD; /* 次に"リトライ待ち"を行う */
    }
    else
    {
        retry_cnt = 0;
        sample_mode = FINISH; /* 次に"通信終了"を行う */
    }
}
}
```

図 7.9 1つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(5)

7.3

2つのチャンネルで2つのスレー

ブデバイスにアクセスする場合の例

SCI の 2 つのチャンネルを簡易 I²C モードで使用し、各チャンネルはそれぞれ異なるスレーブデバイスに対して書き込みおよび読み出しを行う場合のサンプルコードを示します。

サンプルコードでは、アクセスするデバイスごとに、I²C 通信情報構造体を用意しています。

次の(1)~(3)の順に動作します。

- (1) SCI の ch1 を簡易 I²C FIT モジュールで使用可能にするため、R_SCI_IIC_Open 関数を実行する。
SCI の ch5 を簡易 I²C FIT モジュールで使用可能にするため、R_SCI_IIC_Open 関数を実行する。
- (2) SCI の ch1 を使用し、デバイス A に 3 バイトのデータを書き込むため、R_SCI_IIC_MasterSend 関数を実行する。SCI の ch5 を使用し、デバイス B から 3 バイトのデータを読み出すため、R_SCI_IIC_MasterReceive 関数を実行する。
- (3) SCI の ch1 を簡易 I²C FIT モジュールから解放するため、R_SCI_IIC_Close 関数を実行する。SCI の ch5 を簡易 I²C FIT モジュールから解放するため、R_SCI_IIC_Close 関数を実行する。

```
#include <stddef.h> /* NULL definition */
#include "platform.h"
#include "r_sci_iic_rx_if.h"

/* NACK 検出時のリトライ回数の定義 */
#define RETRY_TMO 10

/* リトライ時の次の通信開始まで待つためのソフトウェアループ回数の定義 */
#define RETRY_WAIT_TIME 1000

/* 送信サイズ */
#define SEND_SIZE 3

/* 受信サイズ */
#define RECEIVE_SIZE 3

/* サンプルコードのモード管理用定義 */
typedef enum
{
    IDLE = 0U, /* アイドル中 */
    BUSY, /* I2C 通信中 */
    INITIALIZE, /* 簡易 I2C FIT モジュールの初期設定 */
    DEVICE_A_WRITE, /* デバイス A への書き込み */
    DEVICE_B_READ, /* デバイス B からの読み出し */
    FINISH, /* 通信終了 */
    RETRY_WAIT_DEV_A_WR, /* デバイス A への書き込みのリトライ待ち */
    RETRY_WAIT_DEV_B_RD, /* デバイス B からの読み出しのリトライ待ち */
    ERROR /* エラー発生 */
} sample_mode_t;

/* サンプルコードのモード管理用変数 */
volatile uint8_t sample_mode_ch1;
volatile uint8_t sample_mode_ch5;

/* リトライ回数管理用変数 */
volatile uint32_t retry_cnt_ch1;
volatile uint32_t retry_cnt_ch5;

void main(void);
void Callback_deviceA(void);
void Callback_deviceB(void);

void main(void)
{
```

プログラムの説明で、
次の略称を使用しています。
ST: スタートコンディション
SP: ストップコンディション

図 7.10 2つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(1)

```

volatile sci_iic_return_t ret; /* API 関数の戻り値確認用 */
volatile uint32_t retry_wait_cnt_ch1 = 0; /* リトライ間隔調整用カウンタ */
volatile uint32_t retry_wait_cnt_ch5 = 0; /* リトライ間隔調整用カウンタ */

sci_iic_info_t iic_info_deviceA; /* デバイス A 用情報構造体 */
sci_iic_info_t iic_info_deviceB; /* デバイス B 用情報構造体 */
uint8_t slave_addr_deviceA[1] = {0x50}; /* デバイス A 用スレーブアドレス */
uint8_t slave_addr_deviceB[1] = {0x50}; /* デバイス B 用スレーブアドレス */
uint8_t access_addr_deviceA[1] = {0x00}; /* デバイス A 用アクセス先アドレス */
uint8_t access_addr_deviceB[2] = {0x00, 0x00}; /* デバイス B 用アクセス先アドレス */
uint8_t send_data[5] = {0x81, 0x82, 0x83, 0x84, 0x85}; /* 送信データ */
uint8_t store_area[5] = {0xFF, 0xFF, 0xFF, 0xFF, 0xFF}; /* 受信データ格納用 */

sample_mode_ch1 = INITIALIZE; /* ch1 は、次に“初期設定”を行う */
sample_mode_ch5 = INITIALIZE; /* ch5 は、次に“初期設定”を行う */

while(1)
{
    switch(sample_mode_ch1)
    {
        /* アイドル中 */
        case IDLE:
            /* Nothing to do */
            break;

        /* I2C 通信中 */
        case BUSY:
            /* Nothing to do */
            break;

        /* 簡易 I2C FIT モジュールの初期設定 */
        case INITIALIZE:
            /* チャンネル 1 は通信中か */
            if (SCI_IIC_COMMUNICATION == g_sci_iic_ChStatus[1])
            {
                sample_mode_ch1 = ERROR; /* ch1 は、次に“エラー時の処理”を行う */
            }
            else
            {
                /* デバイス A の情報構造体の設定 (マスタ送信パターン 1) */
                iic_info_deviceA.p_slv_addr = slave_addr_deviceA;
                iic_info_deviceA.p_data1st = access_addr_deviceA;
                iic_info_deviceA.p_data2nd = send_data;
                iic_info_deviceA.dev_sts = SCI_IIC_NO_INIT;
                iic_info_deviceA.cnt1st = sizeof(access_addr_deviceA);
                iic_info_deviceA.cnt2nd = SEND_SIZE;
                iic_info_deviceA.callbackfunc = &Callback_deviceA;
                iic_info_deviceA.ch_no = 1;
            }

            retry_cnt_ch1 = 0; /* リトライ回数の初期化 */

            /* SCI open */
            ret = R_SCI_IIC_Open(&iic_info_deviceA);

            if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
            {
                sample_mode_ch1 = DEVICE_A_WRITE; /* ch1 は、次に“デバイス A への書き込み”を行う */
            }
            else
            {
                /* R_SCI_IIC_Open() 関数コール時のエラー処理 */
                sample_mode_ch1 = ERROR; /* ch1 は、次に“エラー時の処理”を行う */
            }
            break;

            /* デバイス A への書き込み */
            case DEVICE_A_WRITE:
                retry_cnt_ch1 = retry_cnt_ch1 + 1;
    }
}

```

アクセスするデバイスごとに情報構造体を用意する

異なるチャンネルはそれぞれ同時に動作できるためチャンネルごとにモードを管理する

アイドル中や I²C 通信中は、空処理でループする

チャンネルの状態をグローバル変数の g_sci_iic_ChStatus[] で確認できる

図 7.11 2つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(2)

```

/* マスタ送信の開始 */
ret = R_SCI_IIC_MasterSend(&iic_info_deviceA);

if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
{
    sample_mode_ch1 = BUSY; /* ch1 は、次に"I2C 通信中"となる */
}
else if (SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY == ret)
{
    sample_mode_ch1 = RETRY_WAIT_DEV_A_WR; /* ch1 は、次に"リトライ待ち"を行う */
}
else
{
    /* R_SCI_IIC_MasterSend()関数コール時のエラー処理 */
    sample_mode_ch1 = ERROR; /* ch1 は、次に"エラー時の処理"を行う */
}
break;
/* デバイス A への書き込みのリトライ待ち */
case RETRY_WAIT_DEV_A_WR:
    retry_wait_cnt_ch1 = retry_wait_cnt_ch1 + 1;

    if (RETRY_TMO < retry_cnt_ch1)
    {
        retry_wait_cnt_ch1 = 0;
        sample_mode_ch1 = ERROR; /* ch1 は、次に"エラー時の処理"を行う */
    }

    if (RETRY_WAIT_TIME < retry_wait_cnt_ch1)
    {
        retry_wait_cnt_ch1 = 0;

        switch (sample_mode_ch1)
        {
            case RETRY_WAIT_DEV_A_WR:
                sample_mode_ch1 = DEVICE_A_WRITE; /* ch1 は、次に"デバイス A への書き込み"を行う */

                break;

            default:
                /* Nothing to do */
                break;
        }
    }
}
break;

/* 通信終了 */
case FINISH:
    /* SCI close */
    ret = R_SCI_IIC_Close(&iic_info_deviceA);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        sample_mode_ch1 = IDLE; /* ch1 は、次に"アイドル中"となる */
    }
    else
    {
        /* R_SCI_IIC_Close()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode_ch1 = ERROR; /* ch1 は、次に"エラー時の処理"を行う */
    }
}
break;

/* エラー発生 */
case ERROR:
    /* Nothing to do */
    break;

default:
    /* Nothing to do */
    break;
}

```

この関数実行により、ST 生成から SP 生成まで FIT モジュールで処理される
SP 出力後に設定したコールバック関数(Callback_deviceA())が呼び出される

通信相手デバイスが EEPROM の場合、
書き込みコマンドを送信し書くと、
EEPROM の書き込み処理が
完了するまでは、NACK 応答となる
サンプルコードでは、ACK 応答になるまで
通信開始のリトライ処理をしています

通信が終了した場合に R_SCI_IIC_Close 関数を呼び出すことで
使用している SCI チャンネルを解放することができる
R_SCI_IIC_Close 関数は主に次の場合に呼び出してください

- ・ 低消費電力モードに移行する場合
- ・ 通信異常が発生した場合
- ・ 使用している SCI のチャンネルを解放したい場合

図 7.12 2つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(3)

```

switch(sample_mode_ch5)
{
    /* アイドル中 */
    case IDLE:
        /* Nothing to do */
        break;

    /* I2C 通信中 */
    case BUSY:
        /* Nothing to do */
        break;

    /* 簡易 I2C FIT モジュールの初期設定 */
    case INITIALIZE:
        /* チャンネル 5 は通信中か */
        if (SCI_IIC_COMMUNICATION == g_sci_iic_ChStatus[5])
        {
            sample_mode_ch5 = ERROR; /* ch5 は、次に「エラー時の処理」を行う */
        }
        else
        {
            /* デバイス B の情報構造体の設定 (マスタ送受信) */
            iic_info_deviceB.p_slv_addr = slave_addr_deviceB;
            iic_info_deviceB.p_data1st = access_addr_deviceB;
            iic_info_deviceB.p_data2nd = store_area;
            iic_info_deviceB.dev_sts = SCI_IIC_NO_INIT;
            iic_info_deviceB.cnt1st = sizeof(access_addr_deviceB);
            iic_info_deviceB.cnt2nd = RECEIVE_SIZE;
            iic_info_deviceB.callbackfunc = &Callback_deviceB;
            iic_info_deviceB.ch_no = 5;
        }

        retry_cnt_ch5 = 0; /* リトライ回数の初期化 */

        /* SCI open */
        ret = R_SCI_IIC_Open(&iic_info_deviceB);

        if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
        {
            sample_mode_ch5 = DEVICE_B_READ; /* ch5 は、次に「デバイス B からの読み出し」を行う */
        }
        else
        {
            /* R_SCI_IIC_Open() 関数コール時のエラー処理 */
            sample_mode_ch5 = ERROR; /* ch5 は、次に「エラー時の処理」を行う */
        }

        break;

    case DEVICE_B_READ:
        retry_cnt_ch5 = retry_cnt_ch5 + 1;

        /* マスタ送受信の開始 */
        ret = R_SCI_IIC_MasterReceive(&iic_info_deviceB);

        if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
        {
            sample_mode_ch5 = BUSY; /* ch5 は、次に「I2C 通信中」となる */
        }
        else if (SCI_IIC_ERR_BUS_BUSY == ret)
        {
            sample_mode_ch5 = RETRY_WAIT_DEV_B_RD; /* ch5 は、次に「リトライ待ち」を行う */
        }
        else
        {
            /* R_SCI_IIC_MasterReceive() 関数コール時のエラー処理 */
            sample_mode_ch5 = ERROR; /* ch5 は、次に「エラー時の処理」を行う */
        }
        break;
}

```

アイドル中や I²C 通信中は、空処理でループする

チャンネルの状態をグローバル変数の g_sci_iic_ChStatus[] で確認できる

この関数実行により、ST 生成から SP 生成まで FIT モジュールで処理される SP 出力後に設定したコールバック関数(Callback_deviceB())が呼び出される

図 7.13 2つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(4)


```

/* デバイス B からの読み出しのリトライ待ち */
case RETRY_WAIT_DEV_B_RD:
    retry_wait_cnt_ch5 = retry_wait_cnt_ch5 + 1;

    if (RETRY_TMO < retry_cnt_ch5)
    {
        retry_wait_cnt_ch5 = 0;
        sample_mode_ch5 = ERROR; /* ch5 は、次に"エラー時の処理"を行う */
    }

    if (RETRY_WAIT_TIME < retry_wait_cnt_ch5)
    {
        retry_wait_cnt_ch5 = 0;

        switch (sample_mode_ch5)
        {
            case RETRY_WAIT_DEV_B_RD:
                sample_mode_ch5 = DEVICE_B_READ; /* ch5 は、次に"デバイス B からの読み出し"を行う */
                break;

            default:
                /* Nothing to do */
                break;
        }
    }
    break;

/* 通信終了 */
case FINISH:
    /* SCI close */
    ret = R_SCI_IIC_Close(&iic_info_deviceB);

    if (SCI_IIC_SUCCESS == ret)
    {
        sample_mode_ch5 = IDLE; /* ch5 は、次に"アイドル中"となる */
    }
    else
    {
        /* R_SCI_IIC_Close()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode_ch5 = ERROR; /* ch5 は、次に"エラー時の処理"を行う */
    }
    break;

/* エラー発生 */
case ERROR:
    /* Nothing to do */
    break;

default:
    /* Nothing to do */
    break;
}
}

void Callback_deviceA(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t iic_status;
    sci_iic_info_t iic_info_ch;
    iic_info_ch.ch_no = 1;

    /* 簡易 I2C ステータスの取得 */
    ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

    if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
    {
        /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode_ch1 = ERROR; /* ch1 は、次に"エラー時の処理"を行う */
    }
}

```

通信相手デバイスが EEPROM の場合、書き込みコマンドを送信し書くと、EEPROM の書き込み処理が完了するまでは、NACK 応答となるサンプルコードでは、ACK 応答になるまで通信開始のリトライ処理をしています

通信が終了した場合に R_SCI_IIC_Close 関数を呼び出すことで使用している SCI チャネルを解放することができる
R_SCI_IIC_Close 関数は主に次の場合に呼び出してください

- ・低消費電力モードに移行する場合
- ・通信異常が発生した場合
- ・使用している SCI のチャネルを解放したい場合

図 7.14 2 つのチャネルで 2 つのスレーブデバイスにアクセスする例(5)

```

else
{
    if (1 == iic_status.BIT.NACK)
    {
        /* iic_status のステータスフラグを確認して
           NACK が検出されていた場合の処理 */
        sample_mode_ch1 = RETRY_WAIT_DEV_A_WR; /* ch1 は、次に"リトライ待ち"を行う */
    }
    else
    {
        retry_cnt_ch1 = 0;
        sample_mode_ch1 = FINISH; /* ch1 は、次に"通信終了"を行う */
    }
}

void Callback_deviceB(void)
{
    volatile sci_iic_return_t ret;
    sci_iic_mcu_status_t iic_status;
    sci_iic_info_t iic_info_ch;
    iic_info_ch.ch_no = 5;

    /* 簡易 I2C ステータスの取得 */
    ret = R_SCI_IIC_GetStatus(&iic_info_ch, &iic_status);

    if (SCI_IIC_SUCCESS != ret)
    {
        /* R_SCI_IIC_GetStatus()関数コール時のエラー処理 */
        sample_mode_ch5 = ERROR; /* ch5 は、次に"エラー時の処理"を行う */
    }
    else
    {
        if (1 == iic_status.BIT.NACK)
        {
            /* iic_status のステータスフラグを確認して
               NACK が検出されていた場合の処理 */
            sample_mode_ch5 = RETRY_WAIT_DEV_B_RD; /* ch5 は、次に"リトライ待ち"を行う */
        }
        else
        {
            retry_cnt_ch5 = 0;
            sample_mode_ch5 = FINISH; /* ch5 は、次に"通信終了"を行う */
        }
    }
}

```

図 7.15 2つのチャンネルで2つのスレーブデバイスにアクセスする例(6)

8. 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。

- なし

改訂記録	RX ファミリ 簡易 I ² C モジュール Firmware Integration Technology
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2013.07.01	—	初版作成
1.10	2013.11.15	—	戻り値の変更
1.20	2014.07.01	3	FIT モジュールの RX100 シリーズ対応、ポート選択機能追加の改定により、ROM サイズ、RAM サイズ、スタックサイズを変更 「表 1.2 必要メモリサイズ」 ・ ROM : 4629 バイト → 4617 バイト ・ RAM : 300 バイト → 41 バイト ・ 最大使用ユーザスタック : 136 バイト → 140 バイト ・ 最大使用割り込みスタック : 160 バイト → 148 バイト
		13	FIT モジュールの RX100 シリーズ対応、ポート選択機能追加の改定時、動作確認を行ったツールチェーンバージョンを更新 「2.3 サポートされているツールチェーン」 Renesas RX Toolchain v.2.00 ↓ Renesas RX Toolchain v.2.01
		15	FIT モジュールのポート選択機能を追加したため、オプションの定義を追加
		17	「2.9 モジュールの追加方法」の説明を変更
1.30	2014.09.22	—	FIT モジュールが RX64M グループに対応
		1	「関連ドキュメント」の項目を追加
		3	「制限事項」に次の内容を追加 ・ 多重割り込みには対応していません。 ・ コールバック関数内では R_SCI_IIC_GetStatus 関数以外の API 関数のコールは禁止です。 ・ 割り込みを使用するため、I フラグは “1” で使用してください。
		4	ROM サイズ、RAM サイズ、スタックサイズを変更 ※RX111 グループ使用時のサイズを掲載 「表 1.2 必要メモリサイズ」 ・ ROM : 4617 バイト → 4518 バイト ・ RAM : 41 バイト → 41 バイト ・ 最大使用ユーザスタック : 140 バイト → 148 バイト ・ 最大使用割り込みスタック : 148 バイト → 152 バイト
		16	誤記の訂正 r_cgc_rx に依存していないため、「2.2 ソフトウェアの要求」のパッケージ依存から r_cgc_rx を削除
		17,18	対応チャネルの追加 ・ 対応チャネル : 1,5,12 → 0~9,12 コンフィギュレーションオプションの追加 ・ SCI_IIC_CFG_PORT_SETTING_PROCESSING →ポート設定処理の有効 / 無効の選択オプションを追加
1.40	2014.12.01	24,25,28	R_SCI_IIC_MasterSend 関数と R_SCI_IIC_MasterReceive 関数、R_SCI_IIC_GetStatus 関数の説明の「Example」に記載のサンプルプログラムについて、ヘッダファイルのインクルード、コールバック関数のコード追加など
		—	FIT モジュールが RX113 グループに対応

改訂記録	RX ファミリ 簡易 I ² C モジュール Firmware Integration Technology
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.50	2014.12.15	—	FIT モジュールが RX71M グループに対応
		3	制限事項の追加 「DTC と組み合わせて使用することはできません。」 →「DMAC、DTC と組み合わせて使用することはできません。」
		20	「2.9 引数」に説明を追加
1.60	2015.2.27	—	FIT モジュールが RX63N グループに対応
		17,18	対応チャネルの追加 ・対応チャネル：0～9,12 → 0～12
		4	ROM サイズ、RAM サイズ、スタックサイズを変更 ※RX111 グループ使用時のサイズを掲載 「表 1.2 必要メモリサイズ」 ・ROM : 4518 バイト → 4297 バイト ・RAM : 41 バイト → 41 バイト ・最大使用ユーザスタック : 148 バイト → 124 バイト ・最大使用割り込みスタック : 152 バイト → 132 バイト
		プログラム	ソフトウェア不具合のため、簡易 I ² C FIT モジュールを改修 ■内容 内蔵ポーレートジェネレータのクロックソース(SMR レジスタの CKS ビット)およびビットレート(BRR レジスタ)の設定処理に誤りがあり、期待する設定値から乖離した値が設定される場合があります。 ■発生条件 簡易 I ² C FIT モジュール Rev.1.50 以前のバージョンで、RX64M または RX71M をご使用されており、次のいずれかの条件に該当したとき ・PLL 入力分周比(PLLCR レジスタの PLIDIV ビット)で 3 分周を選択している ・PLL 周波数通倍率(PLLCR レジスタの STC ビット)で小数第 1 位が 5 の倍率を選択している ■対策 簡易 I ² C FIT モジュール Rev1.60 以降をご使用ください。
			ソフトウェア不具合のため、簡易 I ² C FIT モジュールを改修 ■内容 ビットレートを低速に設定した場合、プログラムが無限ループする場合があります。 ■発生条件 次の 2 つの条件に該当したとき ・簡易 I ² C FIT モジュール Rev.1.50 以前のバージョンをご使用されている ・sci_iic_set_frequency 関数で演算した BRR レジスタの値が 255 より大きくなる場合 (PCLKB に対してビットレートが極端に遅い場合) 例：PCLKB が 60MHz のときにビットレートを 200bps 以下にしたとき PCLKB が 300kHz のときにビットレートを 1bps にしたとき ■対策 簡易 I ² C FIT モジュール Rev1.60 以降をご使用ください。

改訂記録	RX ファミリ 簡易 I ² C 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	2015.05.29	—	FIT モジュールが RX231 グループに対応
1.80	2015.10.31	—	FIT モジュールが RX130 グループ、RX230 グループ、RX23T グループに対応
		31	「3.5 R_SCI_IIC_GetStatus()」 「Format」 を変更
1.90	2016.03.04	—	FIT モジュールが RX24T グループに対応
		4	「表 1.2 必要メモリサイズ」の説明を変更
		17,19	「2.7 コンパイル時の設定」に r_sci_iic_rx_pin_config.h について説明を追記
		—	「マスタ複合」の表記を「マスタ送受信」に変更
		44	「表 5.5 状態遷移時の各フラグの状態一覧」 通信中(マスタ送受信)状態での I ² C プロトコルの動作モード 内部通信情報構造体 api_Mode のマクロ定義を変更
2.00	2016.10.1	—	FIT モジュールが RX65N グループに対応
		17	「2.7 コンパイル時の設定」 SCI_IIC_CFG_CHi_SSDA_DELAY_SELECT のデフォルト値を変更
		20	コードサイズの説明「表 1.2 必要メモリサイズ」から「2.8 コードサイズ」に変更。
2.20	2017.08.31	—	「対象デバイス」に RX24U グループを追加
		—	RX65N-2MB 版に対応
		—	RX130-512KB 版に対応
		—	RX24T-512KB 版に対応
		1	「関連ドキュメント」にスマート・コンフィグレータ ユーザーガイドを追加
		17-19	「2.4 使用する割り込みベクタ」を追加
		20	「2.7 コンパイル時の設定」 SCI_IIC_CFG_CHi_INCLUDED の説明に使用上の注意事項を追加
			SCI_IIC_CFG_CHi_BITRATE_BPS の説明にビットレートについての注意事項を追加
		21	SCI_IIC_CFG_PORT_SETTING_PROCESSING についての注意事項を追加
		25	「2.11 モジュールの追加方法」を変更
		42-43	「4. 端子設定」を追加
		55-56	「5.3 動作確認環境」を追加
		57	「5.5 トラブルシューティング」を追加
		73	「7. 提供するモジュール」削除
		プログラム	SCI_IIC_CFG_CH1_INCLUDED の初期値を変更
			RX63N、RX64M、RX65N、RX71M の r_sci_iic_io_open 関数の駆動能力制御設定処理を修正

改訂記録	RX ファミリ 簡易 I ² C モジュール Firmware Integration Technology
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.30	2018.09.20	—	「対象デバイス」に RX66T グループを追加
		16	「2.3 サポートされているツールチェーン」 ツールチェーン v.3.00.00 を追加
		20	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX66T の使用する割り込みベクタを追加
		24	「2.7 コンパイル時の設定」 R_SCI_IIC_CFG_SCli_SSCLi_PORT の設定範囲の上限を 'J' → 'K' に変更 R_SCI_IIC_CFG_SCli_SSDAi_PORT の設定範囲の上限を 'J' → 'K' に変更
		25	「2.8 コードサイズ」コードサイズ(Rev2.30)を変更
		28	「2.12 for 文、while 文、do while 文について」を追加
		47-48	「5. デモプロジェクト」章を追加
		—	「5. 付録」→「6. 付録」に変更 全文で「6.付録」関連番号は 5→6 に変更
		61	「表 6.11 動作確認環境(Rev.2.30)」を追加
		61	6.3 動作確認環境詳細 表 6.11 動作確認環境 (Rev.2.30)の使用ボードの誤記を修正。
2.31	2018.12.03	62	6.3 動作確認環境詳細 表 6.12 動作確認環境 (Rev.2.31)を追加。
		プログラム	FIT モジュールのサンプルプログラムをダウンロードするためのアプリケーションノートのドキュメント番号を xml ファイルに追加。
2.40	2019.02.20	—	「対象デバイス」に RX72T グループを追加
		1	「関連ドキュメント」に以下のドキュメント名を変更 RX ファミリ ボードサポートパッケージモジュール Firmware Integration Technology(R01AN1685) RX ファミリ e ² studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology(R01AN1723) RX ファミリ CS+ に組み込む方法 Firmware Integration Technology(R01AN1826)
		16	「2.3 サポートされているツールチェーン」 ツールチェーン v.3.01.00 を追加
		20	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX72T の使用する割り込みベクタを追加
		62	「表 6.13 動作確認環境(Rev.2.40)」を追加
2.41	2019.05.20	—	以下のコンパイラに対応 ・ GCC for Renesas RX ・ IAR C/C++ Compiler for Renesas RX
		1	「関連ドキュメント」を削除
		1	「対象コンパイラ」を追加
		16	「2.2 ソフトウェアの要求」 依存する r_bsp モジュールのリビジョンを追加
		25	「2.8 コードサイズ」を更新
		44	3.7 R_SCI_IIC_GetVersion に関数のインライン展開を削除
		62	「表 6.14 動作確認環境(Rev.2.41)」を追加
		プログラム	RX63N の更新終了に伴い、RX63N に関する処理を削除 「対象デバイス」に、RX63N を削除

改訂記録	RX ファミリ 簡易 I ² C モジュール Firmware Integration Technology
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.42	2019.06.20	—	「対象デバイス」に RX23W グループを追加
		17	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX23W の使用する割り込みベクタを追加
		25	「2.8 コードサイズ」を更新
		62	「表 6.15 動作確認環境(Rev.2.42)」を追加
2.43	2019.07.30	—	「対象デバイス」に RX72M グループを追加
		21	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX72M の使用する割り込みベクタを追加
		26	「2.8 コードサイズ」を更新
		30-45	API 説明ページの「Reentrant」項目を削除
2.44	2019.10.30	—	「対象デバイス」に RX13T グループを追加
		17	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX13T の使用する割り込みベクタを追加
		26	「2.8 コードサイズ」を更新
		64	「表 6.17 動作確認環境(Rev.2.44)」を追加
2.45	2019.11.22	—	「対象デバイス」に RX66N と RX72N グループを追加
		17	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX66N と RX72N の使用する割り込みベクタを追加
		26	「2.8 コードサイズ」を更新
		64	「表 6.18 動作確認環境(Rev.2.45)」を追加
		プログラム	ソフトウェア不具合のため、簡易 I ² C FIT モジュールを改修 ■内容 内蔵ボーレートジェネレータのクロックソース(SMR レジスタの CKS ビット)およびビットレート(BRR レジスタ)の設定処理に誤りがあり、期待する設定値から乖離した値が設定される場合があります。 ■発生条件 簡易 I ² C FIT モジュール Rev.2.43 で RX72M をご使用されており、次の 2 つの条件に該当したとき ・ SCI7、SCI8、または SCI9 のいずれかのチャネルをご使用されている ・ PCLKA と PCLKB の動作周波数が異なる ■対策 簡易 I ² C FIT モジュール Rev.2.45 以降をご使用ください。
2.46	2020.03.10	—	「対象デバイス」に RX23E-A グループを追加
		18	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX23E-A の使用する割り込みベクタを追加
		27	「2.8 コードサイズ」を更新
		29	「2.11 モジュールの追加方法」を更新
		66	「表 6.17 動作確認環境(Rev.2.46)」を追加
2.47	2020.10.30	—	開発環境のバージョンアップに伴い、サンプルコードのプロジェクトを更新。

改訂記録	RX ファミリ 簡易 I ² C モジュール Firmware Integration Technology
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.48	2021.06.30	—	「対象デバイス」に RX671 グループを追加
		16	「2.3 サポートされているツールチェーン」 ツールチェーン v.3.03.00 を追加
		19	「2.4 使用する割り込みベクタ」 表 2.3 RX671 の使用する割り込みベクタを追加
		66	「表 6.21 動作確認環境(Rev.2.48)」を追加
2.49	2021.07.31	—	「対象デバイス」に RX140 グループを追加
		17	「2.4 使用する割り込みベクタ」 RX140 の使用する割り込みベクタを追加
		26	「2.8 コードサイズ」を更新
		66	「表 6.22 動作確認環境(Rev.2.49)」を追加
2.50	2021.12.31	—	「対象デバイス」に RX660 グループを追加
		15	「1.4 SCI (簡易 I ² C モード) FIT モジュールの使用方法」を追加
		16	「2.3 サポートされているツールチェーン」 ツールチェーン v.3.04.00 を追加
		19	「2.4 使用する割り込みベクタ」 表 2.3 RX660 の使用する割り込みベクタを追加
		26	「2.8 コードサイズ」を更新
		66	「表 6.23 動作確認環境(Rev.2.50)」を追加

製品ご使用上の注意事項

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

1. 静電気対策

CMOS 製品の取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。CMOS 製品は強い静電気によってゲート絶縁破壊を生じることがあります。運搬や保存の際には、当社が出荷梱包に使用している導電性のトレーやマガジンケース、導電性の緩衝材、金属ケースなどを利用し、組み立て工程にはアースを施してください。プラスチック板上に放置したり、端子を触ったりしないでください。また、CMOS 製品を実装したボードについても同様の扱いをしてください。

2. 電源投入時の処置

電源投入時は、製品の状態は不定です。電源投入時には、LSI の内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

3. 電源オフ時における入力信号

当該製品の電源がオフ状態のときに、入力信号や入出力プルアップ電源を入れないでください。入力信号や入出力プルアップ電源からの電流注入により、誤動作を引き起こしたり、異常電流が流れ内部素子を劣化させたりする場合があります。資料中に「電源オフ時における入力信号」についての記載のある製品は、その内容を守ってください。

4. 未使用端子の処理

未使用端子は、「未使用端子の処理」に従って処理してください。CMOS 製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI 周辺のノイズが印加され、LSI 内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。

5. クロックについて

リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

6. 入力端子の印加波形

入力ノイズや反射波による波形歪みは誤動作の原因になりますので注意してください。CMOS 製品の入力がノイズなどに起因して、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域にとどまるような場合は、誤動作を引き起こす恐れがあります。入力レベルが固定の場合はもちろん、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域を通過する遷移期間中にチャタリングノイズなどが入らないように使用してください。

7. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

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

8. 製品間の相違について

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

ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合、お客様の責任において、お客様の機器・システムを設計ください。これらの使用に起因して生じた損害（お客様または第三者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. 当社製品または本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
4. 当社製品を組み込んだ製品の輸出入、製造、販売、利用、配布その他の行為を行うにあたり、第三者保有の技術の利用に関するライセンスが必要となる場合、当該ライセンス取得の判断および取得はお客様の責任において行ってください。
5. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、リバースエンジニアリング、その他、不適切に使用しないでください。かかる改造、改変、複製、リバースエンジニアリング等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
6. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。

標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等

高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通制御（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、データシート等により高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（宇宙機器と、海底中継器、原子力制御システム、航空機制御システム、プラント基幹システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、これらの用途に使用することは想定していません。たとえ、当社が想定していない用途に当社製品を使用したことにより損害が生じても、当社は一切その責任を負いません。
7. あらゆる半導体製品は、外部攻撃からの安全性を 100%保証されているわけではありません。当社ハードウェア／ソフトウェア製品にはセキュリティ対策が組み込まれているものもありますが、これによって、当社は、セキュリティ脆弱性または侵害（当社製品または当社製品が使用されているシステムに対する不正アクセス・不正使用を含みますが、これに限りません。）から生じる責任を負うものではありません。当社は、当社製品または当社製品が使用されたあらゆるシステムが、不正な改変、攻撃、ウイルス、干渉、ハッキング、データの破壊または窃盗その他の不正な侵入行為（「脆弱性問題」といいます。）によって影響を受けないことを保証しません。当社は、脆弱性問題に起因したまたはこれに関連して生じた損害について、一切責任を負いません。また、法令において認められる限りにおいて、本資料および当社ハードウェア／ソフトウェア製品について、商品性および特定目的との合致に関する保証ならびに第三者の権利を侵害しないことの保証を含め、明示または黙示のいかなる保証も行いません。
 8. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
 9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は、データシート等において高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、耐放射線設計を行っておりません。仮に当社製品の故障または誤動作が生じた場合であっても、人身事故、火災事故その他社会的損害等を生じさせないよう、お客様の責任において、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、お客様の機器・システムとしての出荷保証を行ってください。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様の機器・システムとしての安全検証をお客様の責任で行ってください。
 10. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は、一切その責任を負いません。
 11. 当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
 12. お客様が当社製品を第三者に転売等される場合には、事前に当該第三者に対して、本ご注意書き記載の諸条件を通知する責任を負うものいたします。
 13. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。
 14. 本資料に記載されている内容または当社製品についてご不明な点がございましたら、当社の営業担当者までお問合せください。
- 注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社が直接的、間接的に支配する会社をいいます。
- 注 2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。

(Rev.5.0-1 2020.10)

本社所在地

〒135-0061 東京都江東区豊洲 3-2-24（豊洲フォレシア）

www.renesas.com

お問合せ窓口

弊社の製品や技術、ドキュメントの最新情報、最寄の営業お問合せ窓口に関する情報などは、弊社ウェブサイトをご覧ください。

www.renesas.com/contact/

商標について

ルネサスおよびルネサスロゴはルネサス エレクトロニクス株式会社の商標です。すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。