

RXファミリ

バイト型キューバッファ(BYTEQ)モジュール Firmware Integration Technology R01AN1683JJ0171 Rev.1.71 2018.12.03

要旨

このモジュールはバイト型のリングバッファを構成し管理する関数を提供します。

対象デバイス

本モジュールは以下のデバイスで使用できます。

RX ファミリ

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合わせて変更し、十分評価してください。

関連ドキュメント

- Firmware Integration Technology ユーザーズマニュアル (R01AN1833)
- 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 e² 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)

目次

1. 1.1	概要 BYTEQ モジュールを使用する	
2. 2.1	API 情報 ハードウェアの要求	
2.2	ソフトウェアの要求制限事項	. 5 . 5
2.4	サポートされているツールチェーン ヘッダファイル 整数型	. 5
2.6 2.7 2.8	筐 数室	. 6
2.9 2.10	FIT モジュールの追加方法for 文、while 文、do while 文について	
3. 3.1	API 関数概要	
3.1	- My S	
3.3	R_BYTEQ_Open()	
3.4	R_BYTEQ_Close()	
3.5 3.6	R_BYTEQ_Put()	
3.7	R_BYTEQ_Flush()	
3.8	R_BYTEQ_Used()	
3.9	R_BYTEQ_Unused()	16
3.10	R_BYTEQ_GetVersion()	17
4.	デモプロジェクト	
4.1	byteq_demo_rskrx231	
4.2	byteq_demo_rskrx71m	
4.3 4.4	ワークスペースにデモを追加するデモのダウンロード方法	
5.	付録	
5.1	動作確認環境	
5.2	トラブルシューティング	
6.	参考ドキュメント	21
テク	ニカルアップデートの対応について	21
* —	./.ページとサポート窓口	22

1. 概要

バイト型キューバッファ(BYTEQ)モジュールは、アプリケーションが提供するバッファ領域を基本的なリングバッファとして扱う方法を提供しています。

本モジュールでは R_BYTEQ_Open()関数に渡された個々のバッファに対してキューコントロールブロック (QCB) を割り当てます。キューにデータを追加/削除するために、QCB はバッファへのデータの出し入れのインデックスを保持します。QCB はコンパイル時に静的に配置することも、実行時に(malloc を使用して)動的に配置することも可能です。 $r_{\rm byteq_config.h}$ ファイルにある設定オプションで、QCB を静的に割り当てるか、動的に割り当てるかを設定します。静的に割り当てる場合、サポートされるバッファの最大数も設定する必要があります。

1つのバッファに対して1つのコントロールブロックが用意されます。 $R_BYTEQ_Open()$ が実行される際にアプリケーションのバッファ領域のポインタとサイズが渡され、QCBへのポインタが返されます。このポインタはハンドルと呼ばれ、以後、他のすべての API 関数に渡されます。API 関数はハンドルで示されるキューに対して操作を行います。複数のキュー間で、グローバルまたは静的なデータが共有されることはありませんので、API 関数は別のキューに対して再入可能です。

本モジュールは割り込みを使用しません。割り込みとアプリケーションの双方でキューが変更される可能性がある場合、必要に応じて、ユーザアプリケーションで、同じキューに同時にアクセスしないように一方に制限をかけてください。また、キューが優先レベルの異なる複数のタスクからアクセスされる場合、タスクの切り替えを禁止するか、ミューテックスやセマフォを使用してキューを確保するかをユーザアプリケーションで指定してください。

1.1 BYTEQ モジュールを使用する

以下に API 呼び出し時のキューの動きを説明します。

#define BUFSIZE 14

```
uint8 t
             my_buf[BUFSIZE];
 byteq_hdl_t my_que;
 byteq_err_t
             err;
 uint8_t
             byte;
 err = R_BYTEQ_Open(my_buf, BUFSIZE, &my_que);
 // add 12 bytes to queue
 R_BYTEQ_Put(my_que, 'h');
 R_BYTEQ_Put(my_que, 'e');
 R_BYTEQ_Put(my_que, 'l');
 R_BYTEQ_Put(my_que, 'l');
 R_BYTEQ_Put(my_que, 'o');
R_BYTEQ_Put(my_que, ' ');
R_BYTEQ_Put(my_que, 'w');
 R_BYTEQ_Put(my_que, 'o');
R BYTEQ Put(my que, 'r');
 R_BYTEQ_Put(my_que, '1');
 R_BYTEQ_Put(my_que, 'd');
 R_BYTEQ_Put(my_que, ' ');
   使用 = 12
                           Put()のインデックス -
   未使用 = 2
h
                                1
                                    d
   e
              0
                     W
                         0
                             r
```

Get()のインデックス

```
// remove 5 bytes from queue
       R_BYTEQ_Get(my_que, &byte);  // byte = 'h'
R_BYTEQ_Get(my_que, &byte);  // byte = 'e'
R_BYTEQ_Get(my_que, &byte);  // byte = 'l'
R_BYTEQ_Get(my_que, &byte);  // byte = 'l'
R_BYTEQ_Get(my_que, &byte);  // byte = 'o'
         使用 = 7
                                            Put()のインデックス -
         未使用 = 7
          e
                          0
                                   W
                                         0
                                                        d
                                  Get()のインデックス
        // add 5 bytes to queue
        R_BYTEQ_Put(my_que, 'p');
        R_BYTEQ_Put(my_que, `e');
        R_BYTEQ_Put(my_que, `a');
        R_BYTEQ_Put(my_que, 'c');
        R_BYTEQ_Put(my_que, 'e');
           使用 = 12
           未使用 = 2
                                                         d
                                                                       е
           C
                e
                          0
                                         0
                                                                   p
                                    W
Put()のインデックス —
                                 -Get()のインデックス
        // flush queue
        R_BYTEQ_Flush(my_que);
          使用 = 0
          未使用 = 14
                                                        d
          С
               е
                                                                       e
        Get()と Put()のインデックス
```

2. API 情報

本アプリケーションノートのサンプルコードは、下記の条件で動作を確認しています。

2.1 ハードウェアの要求

ハードウェアの要求はありません。

2.2 ソフトウェアの要求

本モジュールは以下のソフトウェアに依存します。

• ルネサスボードサポートパッケージ (r_bsp) v.3.10 以降

2.3 制限事項

ソフトウェアに関する制限事項はありません。

2.4 サポートされているツールチェーン

本 FIT モジュールは「5.1 動作確認環境」に示すツールチェーンで動作確認を行っています。

2.5 ヘッダファイル

コンパイル時に設定可能なオプションは、ファイル r_byteq¥ref¥r_byteq_config_reference.h に含まれます。このファイルをプロジェクトのサブディレクトリ r_config にコピーして、r_byteq_config.h というファイル名に変更してください。設定変更が必要な場合はコピーしたファイル r_byteq_config.h を変更し、元のファイルは参照用として確保しておきます。

すべての API 呼び出しとサポートされるインタフェース定義はファイル $r_byteq Fr_byteq_if.h$ に記載されています。ユーザアプリケーションではこのファイルと $r_byteq_config.h$ ファイルをインクルードする必要があります。

2.6 整数型

ご使用のツールチェーンが C99 をサポートしている場合、以下に示すように stdint.h で定義します。C99 をサポートしていない場合、ルネサスのコーディング規定で定義されているとおり、typedefs.h ファイルがプロジェクトに含まれています。

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

2.7 コンパイル時の設定

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

コンフィギュレーションオプション(r_byteq_config.h)		
#define BYTEQ_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE	 1:ビルド時にパラメータチェック処理をコードに含めます。 0:ビルド時にパラメータチェック処理をコードから省略します。 BSP_CFG_PARAM_CHECKING_ENABLE(デフォルト):システムのデフォルト設定を使用します。 注:ビルド時にパラメータチェックのコードを省略することで、コードサイズを小さくすることができます。 	
#define BYTEQ_CFG_USE_HEAP_FOR_CTRL_BLKS ※デフォルト値は"0"	キューのデータの出し入れのインデックスを保持するために、コントロールブロックはキューごとに必要です。デフォルトではコントロールブロックはコンパイル時に配置されます。実行時に動的にメモリを割り当てるには、この値を"1"に設定します。	
#define BYTEQ_CFG_MAX_CTRL_BLKS ※デフォルト値は"32"	コンパイル時に配置されるコントロールブロック数を指定します。この定数は BYTEQ_CFG_USE_HEAP_FOR_CTRL_BLKS が"1"の ときには無視されます。	

2.8 コードサイズ

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、「5.1 動作確認環境」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。

ROM および RAM のコードサイズ			
	パラメータチェックあり	パラメータチェックなし	
コントロールブロックに	ROM: 259 バイト	ROM: 170 バイト	
ヒープを使用	RAM: 12バイト(malloc()による領域確保)×コントロールブロック数	RAM: 12バイト(malloc()による領域確保) × コントロールブロック数	
コントロールブロックをコ	ROM: 300 バイト	ROM: 208 バイト	
ンパイル時に配置	RAM: 1 バイト + 12 バイト× BYTEQ_CFG_MAX_CTRL_BLKS	RAM: 1 バイト + 12 バイト× BYTEQ_CFG_MAX_CTRL_BLKS	

2.9 FIT モジュールの追加方法

本モジュールは、使用するプロジェクトごとに追加する必要があります。ルネサスでは、Smart Configurator を使用した(1)、(3)の追加方法を推奨しています。ただし、Smart Configurator は、一部の RX デバイスのみサポートしています。 サポートされていない RX デバイスは(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「Renesas e² studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。
- (2) 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「Renesas e² studio スマート・コンフィグレータ ユーザーガイド (R20AN0451)」を参照してください。
- (4) CS+上で FIT モジュールを追加する場合 CS+上で、手動でユーザプロジェクトに FIT モジュールを追加します。詳細は、アプリケーション ノート「RX ファミリ CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)」を参照してください。

for 文、while 文、do while 文について 2.10

本モジュールでは、レジスタの反映待ち処理などで 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、「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++)</pre>
   g_protect_counters[i] = 0;
do while 文の例:
/* Reset completion waiting */
{
   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 概要

本モジュールには以下の関数が含まれます。

関数	説明
R_BYTEQ_Open()	ユーザが用意したバッファ領域に対してキューコントロールブロック
	(QCB)を割り当て、これを初期化します。他の API 関数で使用するキュー
	ハンドルを返します。
R_BYTEQ_Close()	ハンドルに対応するキューコントロールブロックを解放します。
R_BYTEQ_Put()	キューにバイトデータを追加します。
R_BYTEQ_Get()	キューから最も古いバイトデータを取り出します。
R_BYTEQ_Flush()	キューを空の状態にリセットします。
R_BYTEQ_Used()	キューで使用されているバイト数を読み出します。
R_BYTEQ_Unused()	キューで未使用のバイト数を読み出します。
R_BYTEQ_GetVersion()	実行時にモジュールのバージョンを返します。

3.2 戻り値

以下は API 関数が返すエラーコードです。enum は API 関数の宣言とともに r_byteq_if.h に含まれます。

```
// BYTEQ API エラーコード
typedef enum _byteq_err
  BYTEQ\_SUCCESS = 0,
                         // 受け取った ptr が NULL です。要求される引数がありません。
  BYTEQ_ERR_NULL_PTR,
  BYTEQ_ERR_INVALID_ARG,
                        // パラメータに対して引数が無効です。
  BYTEQ_ERR_MALLOC_FAIL,
                         // コントロールブロックを確保できません。ヒープサイズを
                         // 増やしてください。
  BYTEQ_ERR_NO_MORE_CTRL_BLKS, // コントロールブロックを割り当てられません。
                         // BYTEQ_MAX_CTRL_BLKS を増やしてください。
                         // キューがいっぱいです。これ以上バイトを追加できません。
  BYTEQ_ERR_QUEUE_FULL,
                    // キューが空です。バイトが取り出せません。
  BYTEQ_ERR_QUEUE_EMPTY
} byteq_err_t;
```

3.3 R_BYTEQ_Open()

この関数はユーザが用意したバッファ領域に対してキューコントロールブロック(QCB)を割り当て、これを初期化します。他のAPI 関数で使用するキューハンドルを返します。

Format

Parameters

Return Values

```
BYTEQ_SUCCESS /* キューが正常に初期化されました。 */
BYTEQ_ERR_NULL_PTR /* p_buf が NULL です。 */
BYTEQ_ERR_INVALID_ARG /* サイズが 1 以下です。 */
BYTEQ_ERR_MALLOC_FAIL /* コントロールブロックを確保できません。ヒープサイズを増やしてください。*/
BYTEQ_ERR_NO_MORE_CTRL_BLKS/* コントロールブロックを割り当てられません。config.h の
BYTEQ_MAX_CTRL_BLKS を増やしてください。 */
```

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

この関数は p_{buf} で指定されたバッファ領域に対してキューコントロールブロック(QCB)を配置または割り当てます。キューを空の状態に初期化し、 p_{hul} でコントロール構造体を示すハンドルを提供します。ハンドルは他の API 関数でキューの ID として使用されます。

Reentrant

この関数は、別のバッファ領域に対して再入可能(リエントラント)です。

Example

```
#define BUFSIZE 80
uint8_t tx_buf[BUFSIZE];
byteq_hdl_t tx_que;
byteq_err_t byteq_err;
byteq_err = R_BYTEQ_Open(tx_buf, BUFSIZE, &tx_que);
```

Special Notes:

なし

3.4 R_BYTEQ_Close()

この関数はハンドルに対応するキューコントロールブロックを解放します。

Format

byteq_err_t R_BYTEQ_Close(byteq_hdl_t const hdl)

Parameters

hdl

キューのハンドル

Return Values

BYTEQ_SUCCESS /* コントロールブロックは正常に解放されました。 */
BYTEQ_ERR_NULL_PTR /* hdl が NULL です。 */

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

ハンドルに対応するキューのコントロールブロックが、実行時に動的に配置された場合(config.h の BYTEQ_USE_HEAP_FOR_CTRL_BLKS を "1"に設定)、本関数は(free()関数によって)メモリを解放します。コントロールブロックがコンパイル時に静的に配置された場合(BYTEQ_USE_HEAP_FOR_CTRL_BLKS を "0"に設定)、本関数は、他のバッファ領域に対してこのコントロールブロックが使用可能であることを示します。このハンドルに対応するバッファの内容に影響はありません。

Reentrant

この関数は、別のキューに対して再入可能(リエントラント)です。

Example

```
byteq_hdl_t tx_que;
byteq_err_t byteq_err;
byteq_err = R_BYTEQ_Open(tx_buf, BUFSIZE, &tx_que);
byteq_err = R_BYTEQ_Close(tx_que);
```

Special Notes:

なし

3.5 R_BYTEQ_Put()

この関数はキューにバイトデータを追加します。

Format

Parameters

hdl

キューのハンドル

byte

キューに追加するバイト

Return Values

BYTEQ_SUCCESS /* byte の内容がキューに正常に追加されました。 */
BYTEQ_ERR_NULL_PTR /* hdl が NULL です。 */
BYTEQ_ERR_QUEUE_FULL /* キューがいっぱいです。キューに byte の内容を追加できません。*/

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

この関数は hdl に対応するキューに byte の内容を追加します。

Reentrant

この関数は、別のキューに対して再入可能(リエントラント)です。

Example

```
byteq_hdl_t tx_que;
byteq_err_t byteq_err;
uint8_t byte = 'A';
byteq_err = R_BYTEQ_Open(tx_buf, BUFSIZE, &tx_que);
byteq_err = R_BYTEQ_Put(tx_que, byte);
```

Special Notes:

3.6 R_BYTEQ_Get()

この関数はキューからバイトデータを取り出します。

Format

Parameters

hdl

キューのハンドル

p_byte

バイトデータの呼び出し先のポインタ

Return Values

```
BYTEQ_SUCCESS /* キューからバイトデータが正常に取り出されました。 */
BYTEQ_ERR_NULL_PTR /* hdl が NULL です。 */
BYTEQ_ERR_INVALID_ARG /* p_byte が NULL です。 */
BYTEQ_ERR_QUEUE_EMPTY /* キューは空です。読み出すデータがありません。 */
```

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

この関数は hdl に対応するキューから最も古いバイトデータを取り出し、そのデータを p_byte で示される場所に読み出します。

Reentrant

この関数は、別のキューに対して再入可能(リエントラント)です。

Example

```
byteq_hdl_t rx_que;
byteq_err_t byteq_err;
uint8_t byte;
byteq_err = R_BYTEQ_Open(rx_buf, BUFSIZE, &rx_que);
/* queue filled with data by R_BYTEQ_Put()elsewhere */
byteq_err = R_BYTEQ_Get(rx_que, &byte);
```

Special Notes:

3.7 R_BYTEQ_Flush()

この関数はキューを空の状態にリセットします。

Format

byteq_err_t R_BYTEQ_Flush(byteq_hdl_t const hdl)

Parameters

hdl

キューのハンドル

Return Values

BYTEQ_SUCCESS /* キューは正常にリセットされました。 */
BYTEQ_ERR_NULL_PTR /* hdl がNULL です。 */

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

この関数は hdl で指定されたキューを空の状態にリセットします。

Reentrant

この関数は、別のキューに対して再入可能(リエントラント)です。

Example

```
byteq_hdl_t rx_que;
byteq_err_t byteq_err;
byteq_err = R_BYTEQ_Open(rx_buf, BUFSIZE, &rx_que);
/* queue filled with data by R_BYTEQ_Put()elsewhere */
byteq_err = R_BYTEQ_Flush(rx_que);
```

Special Notes:

3.8 R_BYTEQ_Used()

この関数はキューにあるデータバイト数を読み出します。

Format

Parameters

hdl

キューのハンドル

 p_cnt

キューのデータバイト数を格納する変数のポインタ

Return Values

```
BYTEQ_SUCCESS /* キューにあるバイト数は*p_cnt で正常に読み出されました。 */
BYTEQ_ERR_NULL_PTR /* hdl がNULL です。 */
BYTEQ_ERR_INVALID_ARG /* p_cnt がNULL です。 */
```

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

この関数は hdl に対応するキューにあるバイト数を、p_cnt で示される場所に読み出します。

Reentrant

この関数は再入可能 (リエントラント) です。

Example

```
byteq_hdl_t rx_que;
byteq_err_t byteq_err;
uint16_t count;
byteq_err = R_BYTEQ_Open(rx_buf, BUFSIZE, &rx_que);
/* queue filled with data by R_BYTEQ_Put()elsewhere */
byteq_err = R_BYTEQ_Used(rx_que, &count);
```

Special Notes:

3.9 R_BYTEQ_Unused()

この関数はキュー内の未使用データバイト数を読み出します。

Format

Parameters

hdl

キューのハンドル

 p_cnt

キューの未使用バイト数が格納される変数のポインタ

Return Values

```
BYTEQ_SUCCESS /* キューの未使用バイト数は*p_cnt で正常に読み出されました。 */
BYTEQ_ERR_NULL_PTR /* hdl が NULL です。 */
BYTEQ_ERR_INVALID_ARG /* p_cnt が NULL です。 */
```

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

この関数は hdl に対応するキューの未使用バイト数を、p_cnt で示される場所に読み出します。

Reentrant

この関数は再入可能 (リエントラント) です。

Example

```
byteq_hdl_t tx_que;
byteq_err_t byteq_err;
uint16_t count;
byteq_err = R_BYTEQ_Open(tx_buf, BUFSIZE, &tx_que);
/* queue filled with data by R_BYTEQ_Put()elsewhere */
byteq_err = R_BYTEQ_Unused(tx_que, &count);
```

Special Notes:

3.10 R_BYTEQ_GetVersion()

この関数は実行時に本モジュールのバージョンを返します。

Format

uint32_t R_BYTEQ_GetVersion(void)

Parameters

なし

Return Values

バージョン番号

Properties

ファイル r_byteq_if.h にプロトタイプ宣言されています。

Description

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

Reentrant

この関数は再入可能(リエントラント)です。

Example

uint32_t version;

version = R_BYTEQ_GetVersion();

Special Notes:

この関数は#pragma inline ディレクティブを使用してインライン化されています。

4. 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、本 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。本 FIT モジュールには、以下のデモプロジェクトがあります。

4.1 byteq_demo_rskrx231

byteq_demo_rskrx231 は、BYTEQ の API の使い方を示しています。このデモプロジェクトでは、キューの 初期化、キューへの文字列格納、キューの文字列数の取得、キューからの文字列を取得してバーチャルコンソールに出力します。また、BYTEQ モジュールのバージョン番号をバーチャルコンソールに出力します。バーチャルコンソールは、「コンソールを開く」> 「Renesas デバッグ仮想コンソール」を選択すると使用できます。

4.2 byteq_demo_rskrx71m

byteq_demo_rskrx71m は、BYTEQ の API の使い方を示しています。このデモプロジェクトでは、キューの 初期化、キューへの文字列格納、キューの文字列数の取得、キューからの文字列を取得してバーチャルコンソールに出力します。また、BYTEQ モジュールのバージョン番号をバーチャルコンソールに出力します。バーチャルコンソールは、「コンソールを開く」> 「Renesas デバッグ仮想コンソール」を選択すると使用できます。

4.3 ワークスペースにデモを追加する

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

4.4 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、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。

5. 付録

5.1 動作確認環境

本 FIT モジュールの動作確認環境を以下に示します。

表 5.1 動作確認環境 (Rev.1.60)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e² studio V4.2.0
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 V2.04.01
	コンパイルオプション:統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加
	-lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev1.60
使用ボード	Renesas Starter Kit+ for RX65N (型名: RTK500565NSxxxxxBE)

表 5.2 動作確認環境 (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 e² 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 V2.08.00
	コンパイルオプション:統合開発環境のデフォルト設定に以下のオプションを追加
	-lang = c99
エンディアン	ビッグエンディアン/リトルエンディアン
モジュールのリビジョン	Rev1.70
使用ボード	Renesas Starter Kit for RX231 (型名: R0K505231SxxxBE)
	Renesas Starter Kit+ for RX71M (型名: R0K50571MSxxxBE)

表 5.3 動作確認環境 (Rev.1.71)

項目	内容
統合開発環境	ルネサスエレクトロニクス製 e² 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	Rev1.71

5.2 トラブルシューティング

- (1) Q: 本 FIT モジュールをプロジェクトに追加しましたが、ビルド実行すると「Could not open source file "platform.h"」エラーが発生します。
 - A: FIT モジュールがプロジェクトに正しく追加されていない可能性があります。プロジェクトへ の追加方法をご確認ください。
 - CS+を使用している場合 アプリケーションノート RX ファミリ CS+に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1826)]
 - 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 e^2 studio に組み込む方法 Firmware Integration Technology (R01AN1723) J

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。

6. 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 CC-RX コンパイラ 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。

• 対応しているテクニカルアップデートはありません。

ホームページとサポート窓口

ルネサス エレクトロニクスホームページ http://japan.renesas.com/

お問合せ先

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

すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

改訂記録

		改訂内容	
Rev.	発行日	ページ	ポイント
1.30	2015.03.02	_	初版発行
1.40	2015.06.30	_	FIT モジュールの RX231 グループ対応
1.50	2015.09.30	_	FIT モジュールの RX23T グループ対応
		5	2.2 「ソフトウェアの要求」に r_bsp を追加
		6	2.8 「コードサイズ」のコードサイズを更新
1.60	2016.01.29	6	2.8 「コードサイズ」のコードサイズを更新
		17	4「デモプロジェクト」の章を追加
		プログラム	RX ファミリのシリーズ/グループ/ボードに依存しないで組み込
			めるよう XML ファイルを対応
			R_BYTEQ_Open 関数の初期設定処理を修正
			コーディングルールに従ってプログラムを修正
1.70	2018.06.01	_	Smart Configurator での GUI によるコンフィグオプション設定
			機能に対応
		_	デモプロジェクトを更新
		5	2.4「サポートされているツールチェーン」のツールチェーンを
			変更
		6	2.7「コンパイル時の設定」の BYTEQ_CFG_MAX_CTRL_BLKS
			のデフォルト値を変更
		7	2.8「コードサイズ」のコードサイズを更新 2.9「FIT モジュールの追加方法」の章を追加
		7	
		8	2.10「for 文、while 文、do while 文について」の章を追加
		18 19	4.4「デモのダウンロード方法」の章を追加 5.「付録」の章を追加
		19	5.1 「動作確認環境」の章を追加
		20	5.1「勁1F唯総環境」の早を追加 5.2「トラブルシューティング」の章を追加
		20	5.2 「ドラブルジューティブラ」の草を追加 6.「参考ドキュメント」の章を追加
		21 プログラム	0.「参考ドイユアンド」の草を追加 以下のマクロ定義のデフォルト値を変更。
		70974	・BYTEQ CFG MAX CTRL BLKS
			(変更) (4) ⇒ (32)
1.71	2018.12.03	19	5.1 動作確認環境
			表 5.3 動作確認環境 (Rev.1.71)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。

製品ご使用上の注意事項

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

1. 未使用端子の処理

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

2. 電源投入時の処置

【注意】電源投入時は,製品の状態は不定です。

端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

電源投入時には、LSIの内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。

外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。

同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

3. リザーブアドレス(予約領域)のアクセス禁止

【注意】リザーブアドレス(予約領域)のアクセスを禁止します。

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

4. クロックについて

【注意】リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。 プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。

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

5. 製品間の相違について

【注意】型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。

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

ご注意書き

- 1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器・システムの設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因して生じた損害(お客様または第三者いずれに生じた損害も含みます。以下同じです。)に関し、当社は、一切その責任を負いません。
- 2. 当社製品、本資料に記載された製品デ・タ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の 知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
- 3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
- 4. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、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。
- 5. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。

標準水準: コンピュータ、OA機器、通信機器、計測機器、AV機器、

家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等

高品質水準: 輸送機器(自動車、電車、船舶等)、交通制御(信号)、大規模通信機器、

金融端末基幹システム、各種安全制御装置等

当社製品は、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、ブ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。

- 6. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報 (データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デパイスの使用上の一般的な注意事項」等)をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
- 7. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は、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。
- 8. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制するRoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社 は、一切その責任を負いません。
- 9. 当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
- 10. お客様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といたします。
- 11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。
- 12. 本資料に記載され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.4.0-1 2017.11)



■営業お問合せ窓口

http://www.renesas.com

営業お問合せ窓口の住所は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

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

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。 総合お問合せ窓口: https://www.renesas.com/contact/