

RX66T グループ

Renesas Starter Kit チュートリアルマニュアル (e² studio)

ルネサス 32 ビット マイクロコントローラ
RX ファミリ / RX600 シリーズ

本資料に記載の全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサス エレクトロニクスは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。
ルネサス エレクトロニクスのホームページなどにより公開される最新情報をご確認ください。

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まれます。以下同じです。）に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 当社製品、本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
4. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、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、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。

6. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は、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、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。

製品ご使用上の注意事項

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

1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「未使用端子の処理」に従って処理してください。

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

2. 電源投入時の処置

【注意】電源投入時は、製品の状態は不定です。

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

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

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

3. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

【注意】リザーブアドレス（予約領域）のアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレス（予約領域）がありません。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っていると、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。型名が異なる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。

このマニュアルの使い方

1. 目的と対象者

このマニュアルは、RSKプラットフォーム用ソフトウェアを開発し、デバッグするためにe² studioを使用する方法を理解していただくためのマニュアルです。様々な周辺装置を使用して、RSKプラットフォーム上のサンプルコードを設計するユーザを対象にしています。

このマニュアルは、e² studioプロジェクトのロードおよびデバッグする手段を段階的に明示していますが、RSKプラットフォーム上のソフトウェア開発のガイドではありません。
RX66T マイクロコントローラの操作に関する詳細は、「RX66T グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編」およびサンプルコード内に記載されています。

このマニュアルを使用する場合、注意事項を十分確認の上、使用してください。注意事項は各章の本文中、各章の最後、注意事項の章に記載しています。

本マニュアル中のスクリーンショットと実際に表示される画面が一部異なる場合があります。読み進めるにあたって問題はありません。

改訂記録は旧版の記載内容に対して訂正または追加した主な箇所をまとめたものです。改訂内容すべてを記録したものではありません。詳細は、このマニュアルの本文でご確認ください。

RSK RX66T では次のドキュメントを用意しています。ドキュメントは最新版を使用してください。最新版はルネサスエレクトロニクスのホームページに掲載されています。

ドキュメントの種類	記載内容	資料名	資料番号
ユーザーズマニュアル	RSK ハードウェア仕様の説明	RSKRX66T ユーザーズマニュアル	R20UT4150JG
チュートリアルマニュアル	RSK および開発環境のセットアップ方法とデバッグ方法の説明	RSKRX66T チュートリアルマニュアル	R20UT4154JG
クイックスタートガイド	A4 紙一枚の簡単なセットアップガイド	RSKRX66T クイックスタートガイド	R20UT4155JG
スマート・コンフィグレータ チュートリアルマニュアル	スマート・コンフィグレータの使用 方法の説明	RSKRX66T スマート・コンフィグレータ チュートリアルマニュアル	R20UT4156JG
回路図	CPU ボードの回路図	RSKRX66T CPU ボード回路図	R20UT4149EG
ユーザーズマニュアル ハードウェア編	ハードウェアの仕様（ピン配置、メモリマップ、周辺機能の仕様、電気的特性、タイミング）と動作説明	RX66T グループユーザーズ マニュアル ハードウェア編	R01UH0749EJ

2. 略語および略称の説明

略語／略称	英語名	備考
ADC	Analog-to-Digital Converter	A/D コンバータ
API	Application Programming Interface	アプリケーションプログラムインタフェース
bps	bits per second	転送速度を表す単位、ビット/秒
CMT	Compare Match Timer	コンペアマッチタイマ
COM	COMmunications port referring to PC serial port	シリアル通信方式のインタフェース
CPU	Central Processing Unit	中央処理装置
E1 / E2 Lite	Renesas On-chip Debugging Emulator	ルネサスオンチップデバッグエミュレータ
GUI	Graphical User Interface	グラフィカルユーザインタフェース
IDE	Integrated Development Environment	統合開発環境
IRQ	Interrupt Request	割り込み要求
LCD	Liquid Crystal Display	液晶ディスプレイ
LED	Light Emitting Diode	発光ダイオード
LSB	Least Significant Bit	最下位ビット
LVD	Low Voltage Detect	電圧検出回路
MCU	Micro-controller Unit	マイクロコントローラユニット
MSB	Most Significant Bit	最上位ビット
PC	Personal Computer	パーソナルコンピュータ
PLL	Phase-locked Loop	位相同期回路
Pmod™	-	Pmod™は Diligent Inc.の商標です。Pmod™インタフェース明細は Diligent Inc.の所有物です。Pmod™明細については Diligent Inc.の Pmod™ License Agreement ページを参照してください。
RAM	Random Access Memory	ランダムアクセスメモリ
ROM	Read Only Memory	リードオンリーメモリ
RSK	Renesas Starter Kit	ルネサススターキット
RTC	Real Time Clock	リアルタイムクロック
SAU	Serial Array Unit	シリアルアレイユニット
SCI	Serial Communications Interface	シリアルコミュニケーションインタフェース
SPI	Serial Peripheral Interface	シリアルペリフェラルインタフェース
TAU	Timer Array Unit	タイマアレイユニット
TPU	Timer Pulse Unit	タイマパルスユニット
UART	Universal Asynchronous Receiver/Transmitter	調歩同期式シリアルインタフェース
USB	Universal Serial Bus	シリアルバス規格の一種
WDT	Watchdog Timer	ウォッチドッグタイマ

すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。

目次

1. 概要	7
1.1 目的	7
1.2 特徴	7
2. はじめに	8
2.1 スマート・コンフィグレータについて	8
3. Tutorial プロジェクトワークスペース	9
3.1 はじめに	9
3.2 デバッガの接続	9
3.3 e ² studio の起動とサンプルコードのインポート	9
3.4 ビルド構成とデバッグセッション	12
3.4.1 ビルドコンフィグレーション	12
3.4.2 デバッグ設定	13
3.5 コードの実行	14
4. チュートリアルレビュー	15
4.1 プログラム初期化	15
4.2 メイン関数	17
5. 追加情報	20

1. 概要

1.1 目的

本 RSK はルネサスマイクロコントローラ用の評価ツールです。本マニュアルは、コードのダウンロードや基本的なデバッグ操作について説明しています。

1.2 特徴

本 RSK は以下の特徴を含みます：

- ルネサスマイクロコントローラのプログラミング
- ユーザコードのデバッグ
- スイッチ、LED、ポテンショメータ等のユーザ回路
- サンプルアプリケーション
- 周辺機能初期化コードのサンプル

CPU ボードはマイクロコントローラの動作に必要な回路を全て備えています。

2. はじめに

本マニュアルは Renesas Starter Kit (RSK) をご使用の際、最も多く寄せられる質問に対し、チュートリアル形式でお答えするものです。チュートリアルでは以下の項目について説明しています。

- RSK でプログラムをコンパイル、リンク、ダウンロードおよび実行する方法は？
- 組み込みアプリケーションの構築方法は？
- ルネサスツールの使用方法は？

本チュートリアルの使用例はクイックスタートガイドに記載のインストールが完了していることを前提としています。詳細については、「クイックスタートガイド」を参照してください。

本マニュアル中のソースコード画面のライン番号が実際のソースコードと異なる場合があります。また、本マニュアル中のソースコード画面のアドレスが、コンパイルしたユーザコードのものと異なる場合があります。これら本マニュアルに記載されている内容と機能的な違いはございません。

チュートリアルは RSK の使用方法を説明するためのものであり、e² studio、コンパイラまたは E2 エミュレータ Lite の入門書ではありません。これらに関する詳細情報は各関連ユーザーマニュアルを参照してください。

2.1 スマート・コンフィグレータについて

本製品で提供しているサンプルコードの一部はスマート・コンフィグレータを使用してコードを生成しています。スマート・コンフィグレータは C ソースコードの生成、マイクロコントローラのプロジェクト設定を行うための連携ツールです。スマート・コンフィグレータは直感的な GUI を使用することで、様々なマイクロコントローラの周辺機能や動作に必要なパラメータを設定でき、開発工数の大幅な削減が可能です。

スマート・コンフィグレータを使用して、選択された特定の周辺機能ごとに3つのコードを生成します。これらのコードモジュールは、名前 'Config_XXX.h'、'Config_XXX.c'、および 'Config_XXX_user.c' です。ここで、'XXX'は、周辺機能の頭字語です（例：'CMT'）。

これらのコードはユーザの要求を満たすために、カスタムコードを自由に加えることができます。カスタムコードを加える場合、以下に示すコメント文の間にカスタムコードを加えてください。

```
/* Start user code for adding. Do not edit comment generated here */  
/* End user code. Do not edit comment generated here */
```

スマート・コンフィグレータの GUI 上で設定した内容を変更したい場合等、再度コード生成を行う場合にスマート・コンフィグレータはこれらのコメント文を見つけて、コメント文の間に加えられたカスタムコードを保護します。

RSK サンプルプロジェクトでは、一部の関数のみが使用されています。その他の便利な機能については、以下の URL を参照してください。

<https://www.renesas.com/smart-configurator>.

3. チュートリアルプロジェクトワークスペース

3.1 はじめに

e² studio はオープンソースの統合開発ツールであり、多くのルネサス製デバイスでソフトウェア製品の作成、コンパイル、プログラムおよびデバッグが可能です。

3.2 デバッグの接続

本チュートリアルでは、E2 Lite デバッグより電源供給を行うため、外部電源は必要ありません。


E2 Lite のホストコンピュータへの接続方法は、クイックスタートガイドに詳しく記載されています。以下は、クイックスタートガイドの手順が踏まれ、E2 Lite 用のドライバが既にインストールされていることを前提としています。

- Pmod LCD を CPU ボードの PMOD1 コネクタに取り付け、コネクタの全てのピンが正しくソケットに収まっていることを確認してください。
- E2 Lite をご使用のコンピュータの USB ポートに接続してください。
- E2 Lite を CPU ボードに接続します。'E1/E2 Lite'のシルク印字のある E1/E2 Lite コネクタに接続してください。

3.3 e² studio の起動とサンプルコードのインポート

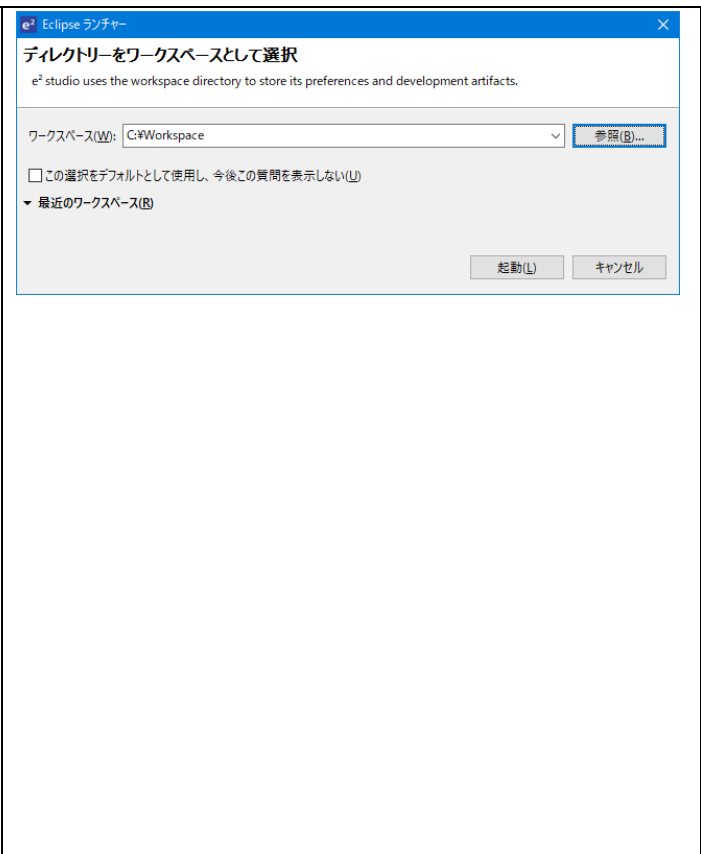
e² studio の起動:

Windows™ 7: スタートメニュー > すべてのプログラム > Renesas Electronics e2studio > e2 studio

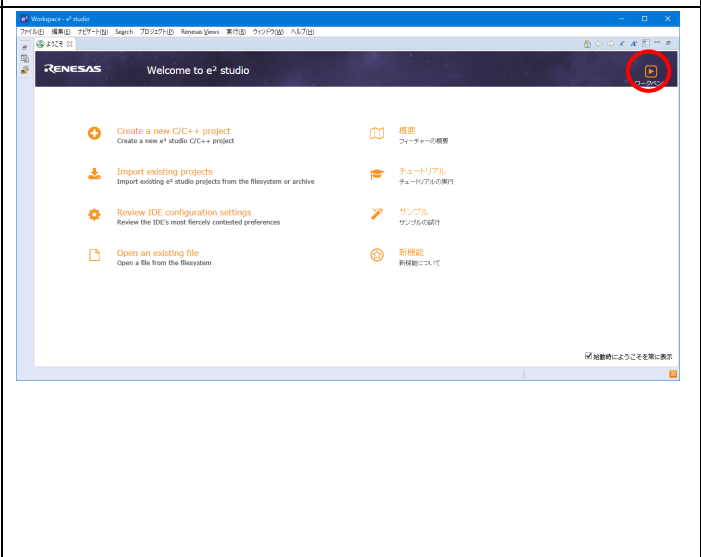
Windows™ 8.1 & 8:  をクリックして [アプリ] ビューを表示 > Renesas Electronics e2studio > e2 studio

Windows™ 10: スタートメニュー > すべてのアプリ > Renesas Electronics e2studio > e2 studio

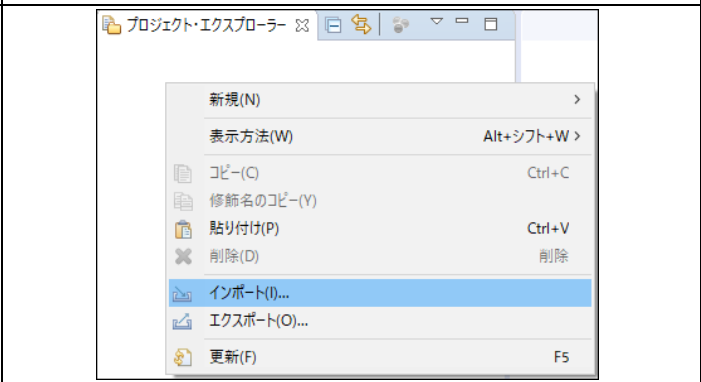
- Windows™ のスタートメニューから e² studio を選択して起動します。最初にワークスペースランチャのダイアログボックスが表示されます。
- 必要に応じて[新しいフォルダを作成]オプションを使用して、[参照]をクリックし、ワークスペースを格納する適切な場所を選択、<OK>をクリックします。



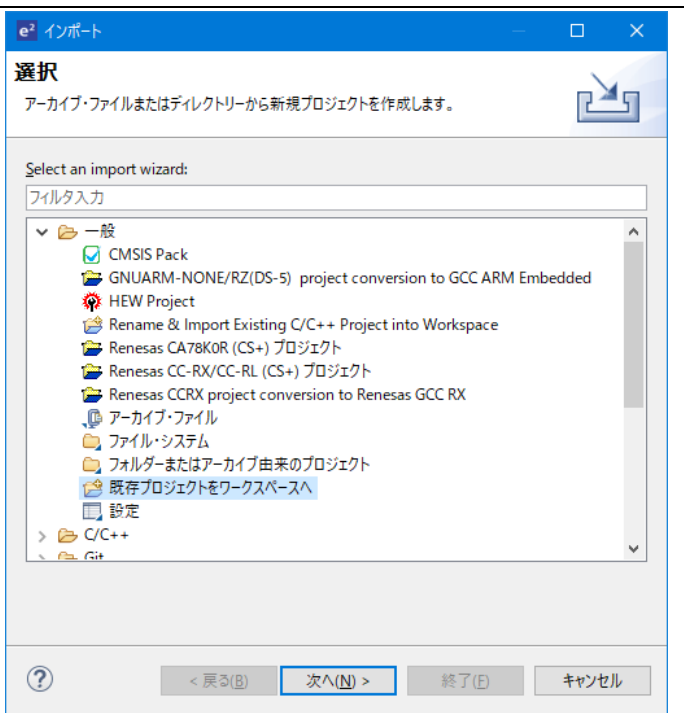
- Welcome to e² studio 画面が表示されます。右端にある「ワークベンチ」の矢印ボタンをクリックします（スクリーンショットの円で囲み部分）。



- 環境が初期化されたら、'プロジェクト・エクスプローラー'ウィンドウを右クリックし、[インポート...]を選択します。



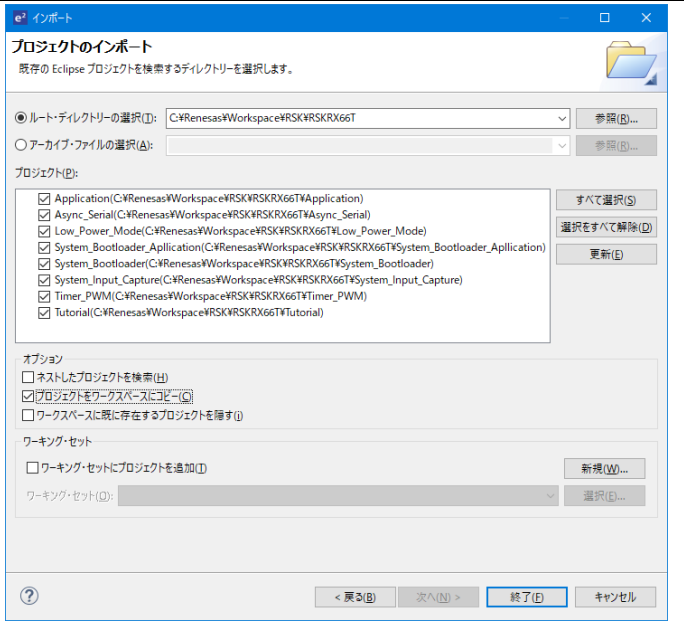
- [インポート]ダイアログボックスが表示されます。'一般'フォルダアイコンを展開し、'既存プロジェクトをワークスペースへ'を選択して、'次へ'ボタンをクリックします。



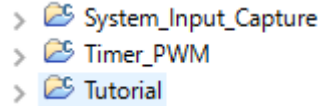
- インポートダイアログボックスでは、インポートするプロジェクトを指定できます。'参照'ボタンをクリックし、以下のディレクトリを検索します。

C:\Renesas\Workspace\RSK\RSKR66T

- [プロジェクトをワークスペースにコピー]オプションが選択されていることを確認し、[終了]をクリックします。



- 左側にある「プロジェクト・エクスプローラー」のプロジェクトリストから「Tutorial」をクリックします。



3.4 ビルド構成とデバッグセッション

3.4.1 ビルドコンフィグレーション


e² studio のワークスペースは、'HardwareDebug'と'Release'という2つのビルド構成で作成されます。

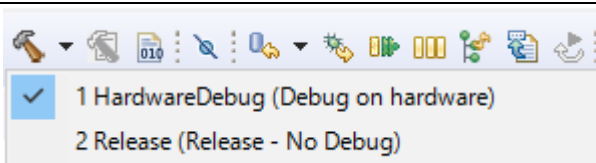
Release

このビルドモードでは、製品リリース用に適したコードを構築します。最適化レベル 2 とし、デバッグ情報を出力しないよう設定されています。コンパイラによるコードの最適化のため、コードが不規則に実行される場合があります。

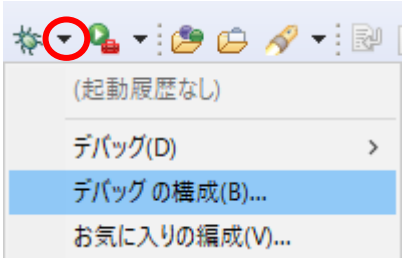
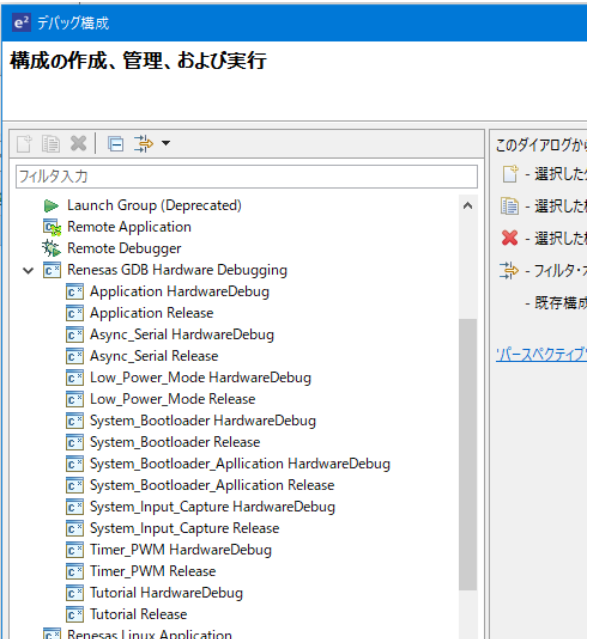
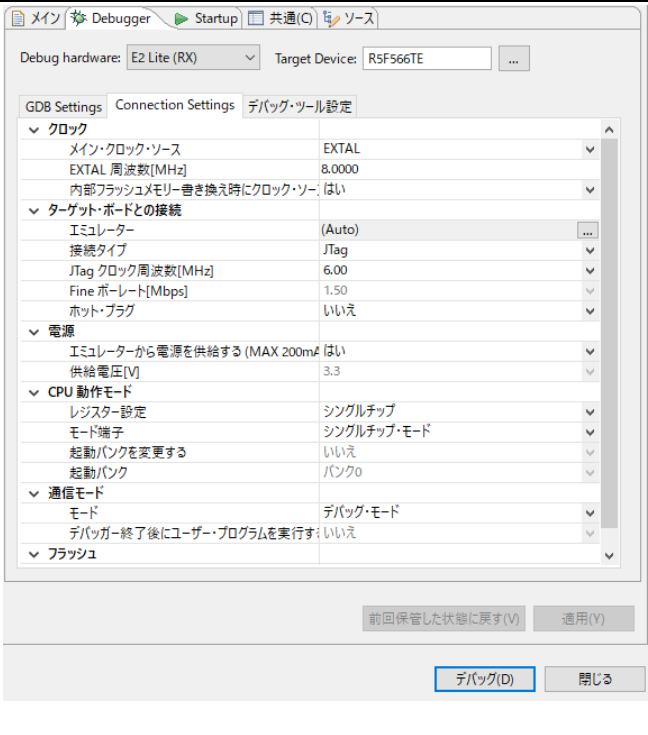
HardwareDebug

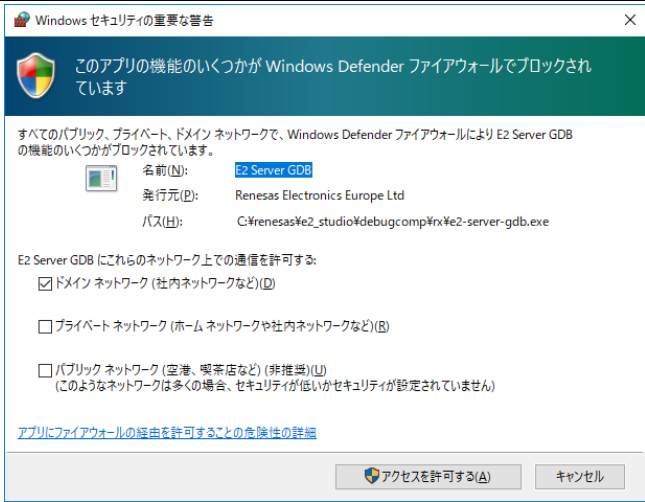
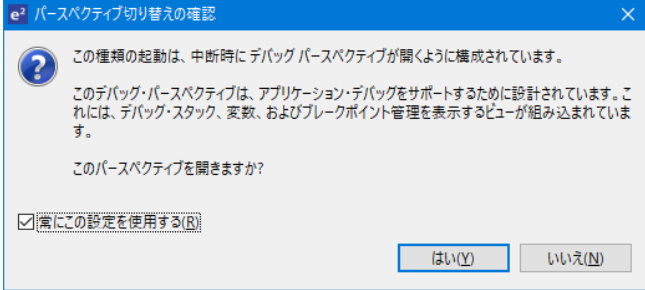
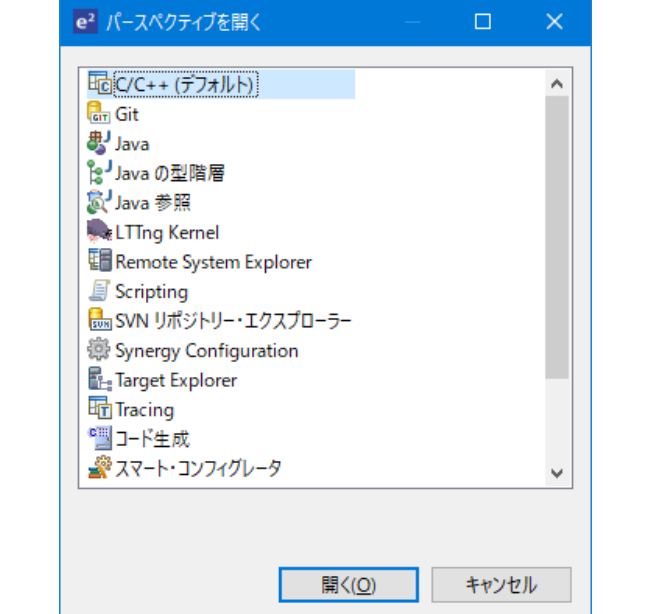
このビルドモードでは、デバッガのサポートを含むプロジェクトを構築します。最適化レベル 0 とし、デバッグ情報を出力するよう設定されています。コンパイラによるコードの最適化を行わないため、コードが規則的に実行されます。

- トップの「Tutorial」フォルダをもう一度クリックし、ビルドボタン（ハンマーアイコン）の横にある矢印をクリックし、「HardwareDebug」オプションを選択します。
- e² studio がビルドを開始します。





3.4.2 デバッグ設定

<ul style="list-style-type: none"> • デバッグボタン（バグアイコン）の横にある矢印（赤囲み部分）をクリックし、[デバッグ構成]を選択します。 	
<ul style="list-style-type: none"> • [デバッグ構成]ダイアログボックスが表示されます。「Renesas GDB Hardware Debugging」オプションの横にある小さな矢印をクリックします。 • 各プロジェクトのデバッグ設定が表示されたら 'Tutorial HardwareDebug'のエントリを選択します。 	
<ul style="list-style-type: none"> • Tutorial プロジェクトのデバッグ構成ページが表示されます。メインタブを「Debugger」に変更して表示されるセカンダリタブを「Connection Settings」を選択します。 • Tutorial プロジェクトは事前に設定されているので、デバッグの設定を変更する必要はありません。 • 電源設定の詳細については、RSKRX66T ユーザーズマニュアルを参照してください。 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <p>注 誤った電源設定で接続した場合、e² studioは警告表示を行います</p> </div> <ul style="list-style-type: none"> • デバッグボタンをクリックして続行します。e² studio がデバッグに接続し、コードをターゲットにダウンロードします。 	

<ul style="list-style-type: none"> 'e2-server-gdb.exe'のファイアウォール警告が表示されることがあります。[自宅や職場のネットワークなどのプライベートネットワーク]チェックボックスをオンにし、[アクセスを許可する]をクリックします。 ユーザーアカウント制御ダイアログが表示されることがあります。管理者パスワードを入力し、「はい」をクリックします。 	
<ul style="list-style-type: none"> コードをダウンロードした後に、「デバッグパースペクティブ」に切り替えを確認するダイアログボックスが表示されます。このダイアログボックスが今後表示されないようにするには、[常にこの設定を使用する]をクリックし、[はい]をクリックします。 e² studio はデバッグ用に最適化された新しいパースペクティブをロードします。 	
<ul style="list-style-type: none"> デフォルトの 'C / C ++' パースペクティブに戻すには、メニューバーから[ウィンドウ]> [パースペクティブ]> [パースペクティブを開く]> [その他]を選択します。 「パースペクティブを開く」ダイアログボックスが表示されます。目的のパースペクティブをクリックして選択し、<開く>をクリックします。 	

3.5 コードの実行

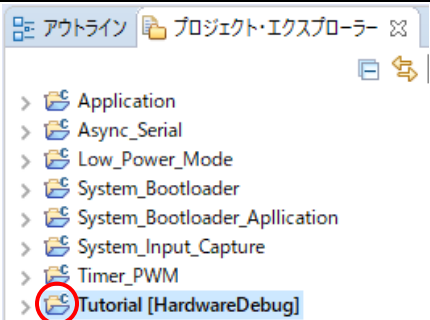
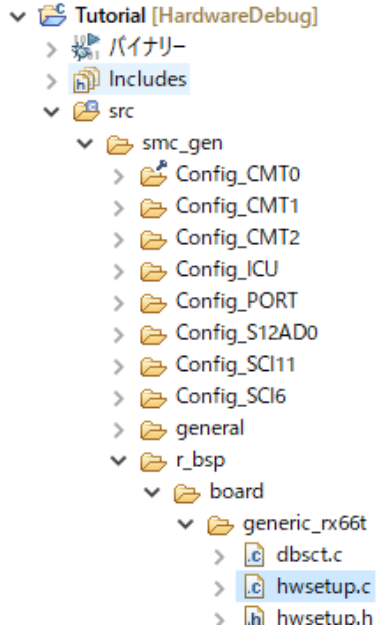
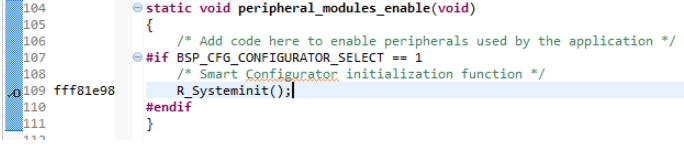
- CPU ボードの設定およびサンプルコードを実行する方法については、Tutorial プロジェクトの doc フォルダの description.txt ファイルを参照してください。
- コードがダウンロードされたら、「再開」ボタン  をクリックしてコードをメイン関数まで実行します。main 関数は、プログラムのエントリポイントとして初期設定されます。プログラムカウンタは、メイン関数の最初の命令で停止します。
- 「デバッグ」パースペクティブの「再開」ボタン  をクリックして、残りのコードを実行します。
- チュートリアルのデモを最初に実行してから、デバッグを続行することをお勧めします。




4.チュートリアルレビュー

この章では、Tutorial コードの各セクションと e² studio の基礎的なデバッグ機能について説明します。

4.1 プログラム初期化

メインプログラムを実行する前に、マイクロコントローラを設定する必要があります。Tutorial コードの以下の部分は、主要機能が正確に実行できるように、CPU ボード上のマイクロコントローラを初期化するために使用されます。マイクロコントローラはリセットスイッチまたはパワーオンリセットによってリセットされるごとに、初期化コードが実行されます。



<ul style="list-style-type: none"> 3.4.章に示すようにコードをビルドしてダウンロードします。 プロジェクト・エクスプローラタブで、赤い円で強調表示されているフォルダアイコンの横にある矢印をクリックして、「Tutorial」フォルダを展開します。 	
<ul style="list-style-type: none"> 「src」フォルダの横にある矢印をクリックすると、ソースファイルが表示されます。 同じ方法で 'smc_gen'、'r_bsp'、'board' を 'generic_rx66t' フォルダの順に展開し、'hwsetup.c' をダブルクリックしてファイルを開きます。 	
<ul style="list-style-type: none"> ブレークポイントは、ソースウィンドウの左端をダブルクリックすることで設定できます。命令 'R_Systeminit () ;' が表示されている行で、縦線の隣にダブルクリックしてブレークポイントを設定します。 <p>注) 別の方法として、C/C++のパーспекティブで行を選択し、実行 > ブレークポイントの切り替えを使用してブレークポイントを設定できます。</p>	 <pre> 104 105 106 107 108 109 fff81e98 110 111 *** static void peripheral_modules_enable(void) { /* Add code here to enable peripherals used by the application */ #if BSP_CFG_CONFIGURATOR_SELECT == 1 /* Smart Configurator initialization function */ R_Systeminit(); #endif } </pre>

<ul style="list-style-type: none"> デバッグパースペクティブの'再開'ボタンをクリックする(または[F8]を押す)と、このブレークポイントまでコードを実行します。  <p>注) プログラムカウンタは、ブレークポイントの横に青い矢印で示されます。</p>	<pre> 104 static void peripheral_modules_enable(void) 105 { 106 /* Add code here to enable peripherals used by the application */ 107 #if BSP_CFG_CONFIGURATOR_SELECT == 1 108 /* Smart Configurator initialization function */ 109 R_Systeminit(); 110 #endif 111 } 112 113 </pre>
<ul style="list-style-type: none"> 'ステップイン'ボタンをクリックするか(または[F5]を押す)と、'R_Systeminit'関数を実行します。  <ul style="list-style-type: none"> 'R_Systeminit'関数は、MCU を通常動作用に設定するいくつかの初期化関数を呼び出します。これには入出力ポートとシステムクロックも含まれます。 ユーザは、「ステップイン」アイコンをクリックしてコードを読むことによって、すべての初期化コードを実行することができますが、このマニュアルではコードを読み飛ばすことはできません。 メイン機能までコードを実行するには、「再開」ボタンをクリックします。 	<pre> 78 void R_Systeminit(void) 79 { 80 /* Enable writing to registers related to operating modes, LPC, CGC and software reset */ 81 SYSTEM_PRCR.WORD = 0xA508U; 82 83 /* Enable writing to MPC pin function control registers */ 84 MPC.PWPR.BIT.B0WIT = 0U; 85 MPC.PWPR.BIT.PFSME = 1U; 86 87 /* Initialize clocks settings */ 88 R_CGC_Create(); 89 90 /* Set peripheral settings */ 91 R_Config_PORT_Create(); 92 R_Config_CH10_Create(); 93 R_Config_CMT1_Create(); 94 R_Config_S12AD0_Create(); 95 R_Config_ICU_Create(); 96 R_Config_SCI0_Create(); 97 R_Config_CMT2_Create(); 98 R_Config_SCI11_Create(); 99 100 /* Set interrupt settings */ 101 R_Interrupt_Create(); 102 103 /* Register undefined interrupt */ 104 R_BSP_InterruptWrite(BSP_INT_SAC_UNDEFINED_INTERRUPT, (bsp_int_cb_t)r_undefined_exception); 105 106 /* Register group B0 interrupt TEI6 (SCI6) */ 107 R_BSP_InterruptWrite(BSP_INT_SAC_B0_SCI6_TEI6, (bsp_int_cb_t)r_Config_SCI6_transmitend_interrupt); 108 109 /* Register group A0 interrupt TEI11 (SCI11) */ 110 R_BSP_InterruptWrite(BSP_INT_SAC_A0_SCI11_TEI11, (bsp_int_cb_t)r_Config_SCI11_transmitend_interrupt); 111 112 /* Register group A0 interrupt ER111 (SCI11) */ 113 R_BSP_InterruptWrite(BSP_INT_SAC_A0_SCI11_ER111, (bsp_int_cb_t)r_Config_SCI11_receiveerror_interrupt); </pre>

ハードウェア構成の詳細については、「RSKR66Tユーザーズマニュアル」および「RX66Tグループハードウェアマニュアル」を参照してください。

4.2 メイン関数

本章では、メイン関数を使用して呼び出されたプログラムコードとその動作を見ていきます。RSK G1CUSB0 を PC の USB ポートに接続し、ハイパーターミナルなどのターミナルエミュレータをボーレート：19200、データ長：8、パリティ：なし、ストップビット：1、フロー制御：なしに設定する必要があります。RSK 仮想 COM ポートドライバのインストールについては、e² studio Tutorial プロジェクトの doc フォルダ内の 'description.txt' を参照ください。

<ul style="list-style-type: none"> 'R_Config_SCI11_Serial_Receive'関数を右クリックし、[指定行まで実行]を選択すると、この行までプログラムが実行されます。'R_LCD_Init'関数はLCDパネルを有効に設定し、'R_LCD_Display'は"RSKRX66T Tutorial Press Any Switch"をLCDに表示します。 	<pre> 88 /* Function Name: main[] 93 fff808f0 @void main(void) 94 { 95 /* Initialize the switch module */ 96 fff808f2 R_SWITCH_Init(); 97 98 /* Set the call back function when SW1 or SW2 is pressed */ 99 fff808f6 R_SWITCH_SetPressCallback(cb_switch_press); 100 101 /* Initialize the debug LCD */ 102 fff80900 R_LCD_Init(); 103 104 /* Displays the application name on the debug LCD */ 105 fff80904 R_LCD_Display(0, (uint8_t *) "RSKRX66T"); 106 fff80910 R_LCD_Display(1, (uint8_t *) "Tutorial "); 107 fff8091c R_LCD_Display(2, (uint8_t *) "Press Any Switch "); 108 109 /* Start the A/D converter */ 110 fff80928 R_Config_S12AD0_Start(); 111 112 /* Set up SCI11 receive buffer and callback function */ 113 fff8092e R_Config_SCI11_Serial_Receive((uint8_t *)&rx_char, 1); 114 ... </pre>
<ul style="list-style-type: none"> 'R_Config_SCI11_Start'関数コール行にてブレークポイント列でダブルクリックしてブレークポイントを設定します。 'ステップイン'ボタンをクリックして、'R_Config_SCI11_Serial_Receive'関数にエントリします。 	<pre> 112 /* Set up SCI11 receive buffer and callback function */ 113 fff8092e R_Config_SCI11_Serial_Receive((uint8_t *)&rx_char, 1); 114 115 /* Enable SCI11 operations */ 116 fff80938 R_Config_SCI11_Start(); </pre>
<ul style="list-style-type: none"> プログラムカウンタは 'R_Config_SCI11_Serial_Receive'関数に移動します。この関数は、スマート・コンフィグレータによって生成され、受信バイトカウンタ、受信バイト数、バッファアドレスを設定します。そして、SCI11 割り込み処理内で設定した受信バイト数に達したとき、コールバック関数に呼び出されます。 スマート・コンフィグレータを使用したプロジェクトにつきましては、スマート・コンフィグレータ チュートリアルマニュアルを参照ください。 '再開'ボタンをクリックしてプログラム実行を再開してください。 	<pre> 153 /* Function Name: R_Config_SCI11_Serial_Receive[] 162 163 fff819cd @MD_STATUS R_Config_SCI11_Serial_Receive(uint8_t * const rx_buf, uint16_t rx_num) 164 { 165 fff819d3 MD_STATUS status = MD_OK; 166 167 fff819d6 if (1U > rx_num) 168 { 169 fff819db status = MD_ARGERROR; 170 } 171 else 172 { 173 fff819e0 g_sci11_rx_count = 0U; 174 fff819e9 g_sci11_rx_length = rx_num; 175 fff819f2 gp_sci11_rx_address = rx_buf; 176 fff81a00 SCI11.SCR.BIT.RIE = 1U; 177 fff81a07 SCI11.SCR.BIT.RE = 1U; 178 } 179 180 fff81a09 return (status); 181 fff81a0f } 182 </pre>

<ul style="list-style-type: none"> プログラムカウンタは'R_Config_SCI8_Start'関数で停止します。 'ステップ・オーバー'ボタンをクリックまたは[F6]ボタンを押してください。  <p>'R_Config_SCI11_Start'関数は、SCI の開始、割り込みを許可します。 プログラムは、CPUボードのスイッチ入力、またはSCI割り込みが発生するまでwhileループを実行します。スイッチ入力かSCI割り込み発生で、A/D変換を実行します。</p>	<pre> 112 /* Set up SCI11 receive buffer and callback function */ 113 fff8092e R_Config_SCI11_Serial_Receive((uint8_t *)&g_rx_char, 1); 114 115 /* Enable SCI11 operations */ 116 fff80938 R_Config_SCI11_Start(); 117 </pre>
<ul style="list-style-type: none"> While ループ内の'lcd_display_adc'関数をコールします。 ブレークポイント列をダブルクリックして、'lcd_display_adc'関数コール行にブレークポイントを設定してください。 	<pre> 118 while (1U) 119 { 120 uint16_t adc_result; 121 122 /* Wait for user requested A/D conversion finished */ 123 fff809dd if (TRUE == g_adc_trigger) 124 { 125 /* Call the function to perform an A/D conversion */ 126 fff8093f adc_result = get_adc(); 127 128 /* Display the result on the LCD */ 129 fff80944 lcd_display_adc(adc_result); </pre>
<ul style="list-style-type: none"> プロジェクト・エクスプローラーで、'Config_SCI11_user.c'ファイルを見つけてダブルクリックしてソースファイルを開きます。'r_Config_SCI11_callback_receiveend'関数までスクロールしてください。 	
<ul style="list-style-type: none"> 'r_Config_SCI11_callback_receiveend'関数で、画像の箇所にブレークポイントを設定してください。 '再開'ボタンをクリックして、プログラムの実行を再開してください。 	<pre> 193 fff81b69 static void r_Config_SCI11_callback_receiveend(void) 194 { 195 /* Start user code for r_Config_SCI11_callback_receiveend. Do not 196 /* Check the contents of g_rx_char */ 197 if (('c' == g_rx_char) ('C' == g_rx_char)) 198 fff81b6b { 199 g_adc_trigger = TRUE; 200 fff81b90 } 201 202 /* Set up SCI11 receive buffer and callback function again */ 203 R_Config_SCI11_Serial_Receive((uint8_t *)&g_rx_char, 1); 204 fff81b9b </pre>

- ターミナルエミュレータ画面で、キーボードの 'c' キーを押してください。
- プログラムは 'r_Config_SCI11_callback_receiveend' 関数のブレークポイントで停止します。ブレークポイント列のアイコンをダブルクリックしてブレークポイントを削除してください。
- '再開' ボタンをクリックしてプログラムの実行を再開してください。



- プログラムは 'main' 関数の while ループ内のブレークポイントで停止します。
- ブレークポイント列のアイコンをダブルクリックしてブレークポイントを削除します。'再開' ボタンをクリックしてプログラムの実行を再開してください。



```

197          /* Check the contents of g_rx_char */
198 fff81b6b          if (('c' == g_rx_char) || ('C' == g_rx_char))
199          {
200 fff81b90          g_adc_trigger = TRUE;
201          }

127
128
129 fff80944          /* Display the result on the LCD */
130          lcd_display_adc(adc_result);
131
132          /* Increment the adc_count and display
133          if (16 == (++adc_count))
134          {
135          adc_count = 0;
136          }
137          led_display_count(adc_count);

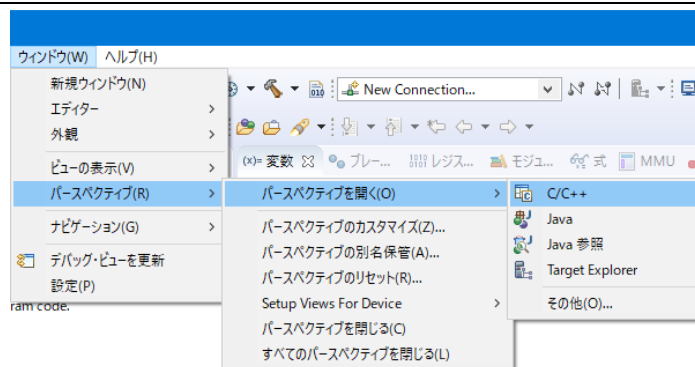
```

プログラムは A/D 変換結果を LCD およびターミナル画面に表示します。さらに、実行された A/D 変換の実行カウントは、CPU ボードの LED 0~3 を使用してバイナリ形式で表示されます。ポテンシオメータを調整し、SW1 - SW3 の何れかを押すと、A/D 変換が再度実行されます。

- プログラムの実行を停止するには、'中断' ボタンを押します。



- デフォルトの 'C/C++' パースペクティブに戻すには、メニューバーから [ウィンドウ] > [パースペクティブ] > [パースペクティブを開く] > [C/C++] を選択します。



- または、画面の右上にある 'C/C++' ボタンをクリックしてください。



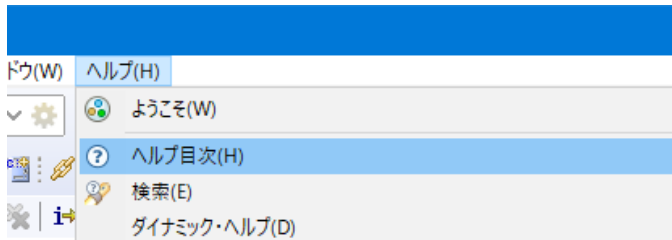
ハードウェアに関する詳細については、「RX66T ユーザーズマニュアル」および、「RX66T グループユーザーズマニュアルハードウェア編」を参照してください。

E2エミュレータLiteは本マニュアルでは説明していない高度な機能を持っています。E2エミュレータLiteの詳細情報は、E2エミュレータLiteのユーザーズマニュアルを参照してください。

5. 追加情報

サポート

e² studio の使用方法の詳細については、e² studio のメニューバーから'ヘルプ(H)'->'ヘルプ目次(H)'を選択して、ヘルプファイルを参照してください。



RSKR66T で提供されるサンプルコードの一部はスマート・コンフィグレータプラグインを使用しています。スマート・コンフィグレータは、e² studio とのプラグインとして付属しています。スマート・コンフィグレータで生成されたソースファイルと関数には'Config_'がプリフィックスされます。

RX66T グループマイクロコントローラに関する詳細情報は、RX66T グループユーザーズマニュアルハードウェア編を参照してください。

アセンブリ言語に関する詳細情報は、RX ファミリーユーザーズマニュアルソフトウェア編を参照してください。

オンラインの技術サポート、情報等は <https://www.renesas.com/rskr66t> より入手可能です。

オンライン技術サポート

技術関連の問合せは、<https://www.renesas.com/support/contact.html> を通じてお願いいたします。

ルネサスのマイクロコントローラに関する総合情報は、<https://www.renesas.com/>より入手可能です。

商標

本書で使用する商標名または製品名は、各々の企業、組織の商標または登録商標です。

著作権

本書の内容の一部または全てを予告無しに変更することがあります。本書の著作権はルネサス エレクトロニクス株式会社にあり、ルネサス エレクトロニクス株式会社の書面での承諾無しに、本書の一部または全てを複製することを禁じます。

© 2018 Renesas Electronics Europe Limited. All rights reserved.

© 2018 Renesas Electronics Corporation. All rights reserved.

改訂記録	RSKRX66T チュートリアルマニュアル(e ² studio)
------	--

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2018.09.30	—	初版発行

RSKRX66T チュートリアルマニュアル(e² studio)

発行年月日 2018 年 09 月 30 日 Rev.1.00

発行 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)



ルネサスエレクトロニクス株式会社

営業お問合せ窓口

<http://www.renesas.com>

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

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

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

RX66T グループ