

# アプリケーションノート

## CG\_RTC

Arm および Keil は、Arm Limited（またはその子会社）の米国およびその他の国における登録商標です。

この資料に記載されている社名・商品名・サービス名などは、それぞれ各社が商標として使用している場合があります。

## 目次

目次 .....	2
1. はじめに.....	3
2. 用語.....	3
3. 関連するドキュメント.....	3
4. 対象サンプルプログラム.....	4
5. 構成図 .....	4
6. サンプルプログラム : CG_RTC.....	5
6.1. 動作・操作概要.....	5
6.1.1. NORMAL モード .....	5
6.1.2. 低消費電力モード.....	5
6.2. 使用する機能.....	5
6.3. 使用する割り込み .....	5
6.4. コンフィグレーション .....	6
6.5. ターミナルソフト出力例 .....	6
7. CG Driver.....	7
7.1. 一覧 .....	7
7.2. Driver 詳細.....	7
8. 改訂履歴.....	8
製品取り扱い上のお願ひ.....	9

## 1. はじめに

本書は、クロック制御と動作モード機能を用いる NORMAL モードと低消費電力モード切り替えるサンプルソフトについて記載されています。製品を開発する際の動作確認用、またはプログラム開発の参考としてご利用願います。

## 2. 用語

用語／略語	定義
CG	Clock control and Operation Mode
BSP	Board Support Package
RTC	Real Time Clock
Timer	T32A : 32-bit Timer Event Counter

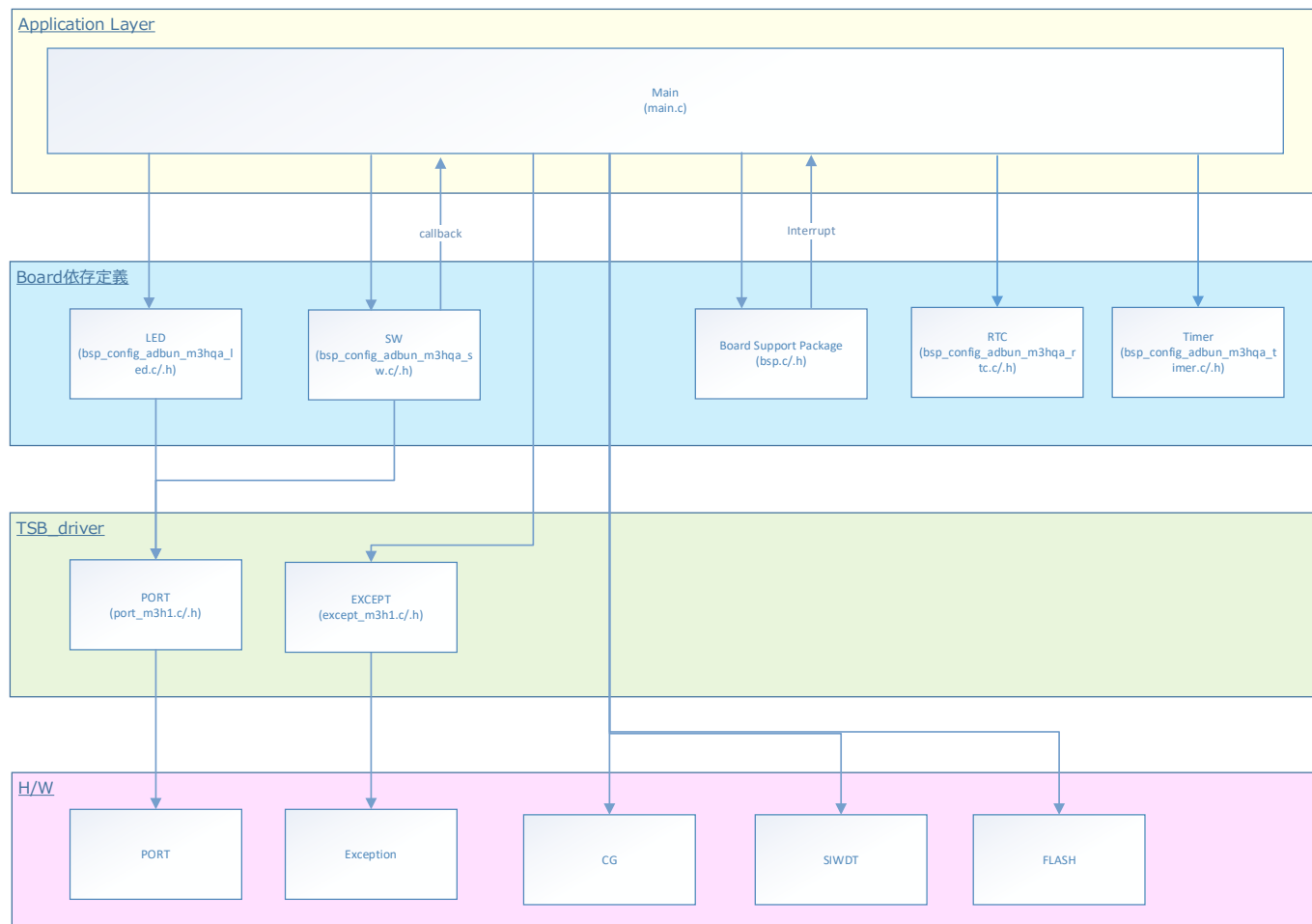
## 3. 関連するドキュメント

ドキュメント	備考
データシート	利用する MCU のデータシートを参照してください
リファレンスマニュアル	利用する各 IP のリファレンスマニュアルを参照してください
アプリケーションノート MCU 利用説明書	利用する MCU 利用説明書を参照してください
Driver API 一覧	Doc フォルダを参照してください

## 4. 対象サンプルプログラム

サンプルプログラム	概要
CG_RTC	クロック制御と動作モード切り替えのサンプル

## 5. 構成図



## 6. サンプルプログラム : CG\_RTC

Push-Switch 入力と RTC をトリガーとして、マイコンのモード切替えを実施するサンプルソフトです。

### 6.1. 動作・操作概要

Push-Switch によるポート入力をトリガーとして低消費電力モード (IDLE/STOP1/STOP2) へ切り替えます。

低消費電力モードへ移行時に LED が点灯して動作切り替えを確認出来ます。

低消費電力モードへ切り替え後、RTC による 1 分経過後に NORMAL モードへ戻ります。

#### 6.1.1. NORMAL モード

NORMAL モードでは下記動作を行います。

- ・ BSP\_LED\_1 を周期 A、DutyA で点滅 (その他 LED は消灯)。
- ・ ポート入力監視 (一定周期で監視)。
- ・ BSP\_PSW\_1 押下で IDLE モードへ移行。
- ・ BSP\_PSW\_2 押下で STOP1 モードへ移行。
- ・ BSP\_PSW\_3 押下で STOP2 モードへ移行。

#### 6.1.2. 低消費電力モード

低消費電力モードでは下記動作を行います。

IDLE

- ・ BSP\_LED\_2 を点灯 (その他 LED は消灯)。
- ・ RTC による 1 分経過後に、NORMAL モードへ移行。

STOP1

- ・ BSP\_LED\_3 を点灯 (その他 LED は消灯)。
- ・ RTC による 1 分経過後に、NORMAL モードへ移行。

STOP2

- ・ BSP\_LED\_4 を点灯 (その他 LED は消灯)。
- ・ RTC による 1 分経過後に、NORMAL モードへ移行。

### 6.2. 使用する機能

使用する機能は下記のとおりです。

IP	チャネル	目的
PORT	BSP_PSW_1	イベントトリガー用
	BSP_PSW_2	イベントトリガー用
	BSP_PSW_3	イベントトリガー用
	BSP_LED_1	動作確認用
	BSP_LED_2	動作確認用
	BSP_LED_3	動作確認用
	BSP_LED_4	動作確認用
RTC	—	RTC イベントトリガー用
T32A	BSP_T32A_TIMER_1	1ms の Interval Timer として使用

### 6.3. 使用する割り込み

割り込み	制御概要
INTRTC	RTC 割り込み。IDLE/STOP1/STOP2 からの復帰用
INTT32A00A	T32A タイマーA 1ms 毎タイマーカウンタインクリメント。表示更新用

### 6.4. コンフィグレーション

main.c コンフィグレーション設定

コンフィグレーション	設定値	説明
周期 A	2Hz	-
DutyA	50%	-
タイマーA	1 分	-

### 6.5. ターミナルソフト出力例

特に無し。

## 7. CG Driver

### 7.1. 一覧

下記 Driver を使用して、CG を制御します。  
使用例はソースコードを参照してください。

Driver 名	制御概要
cg_set_gear	レジスター値に従ってギアを設定
cg_set_phyt0	レジスター値に従ってプリスケラークロックを設定
cg_set_warm_up_time	ウォームアップ時間を設定
cg_start_warmup	オシレーター用ウォームアップタイマーの動作を開始
cg_get_warm_up_state	ウォームアップが完了したかどうかを確認
cg_wait_warmup	高速発振のウォーミングアップ終了を待つ
cg_set_ehoscen	外部高速発振器を選択
cg_set_oscsel	FOSC のベースクロックを設定
cg_get_oscsel	oscsel かどうかの確認
cg_get_gear	レジスター値に従ってギアを更新
cg_get_phyt0	レジスター値に従ってプリスケラークロックを更新
cg_ihosc1_enable	内部高速発振器 1 を有効に設定
cg_ihosc1_disable	内部高速発振器 1 を無効に設定
cg_set_PLL	レジスター値に従って PLL を設定
cg_PLL_enable	PLL を有効に設定
cg_PLL_disable	PLL を無効に設定
cg_set_stby_mode	レジスター値に従って STBYmode を設定
cg_set_PLL_clock	PLL ベースクロックを設定
cg_get_PLL_status	PLL0SEL 状態かどうかを確認
cg_protect_enable	CG 保護を有効に設定
cg_protect_disable	CG 保護を無効に設定
cg_get_ihosc1_state	ihosc1 状態かどうかを確認
cg_get_ihosc2_state	ihosc2 状態かどうかを確認
cg_ihosc2_enable	内部高速発振器 2 を有効に設定
cg_ihosc2_disable	内部高速発振器 2 を無効に設定
cg_scout_enable	SCOUT を有効に設定
cg_scout_disable	SCOUT を無効に設定
cg_set_scout_clock	SCOUT ベースクロックを設定
cg_set_scout_time	SCOUT タイムを設定
cg_get_stby_mode	TRBY モードレジスター値を取得
cg_set_low_warm_up_time	低ウォームアップ時間を設定
cg_start_low_warmup	低発振器用ウォームアップタイマーの動作を開始
cg_get_low_warm_up_state	低ウォームアップが完了したかどうかを確認
cg_get_system_core_clock	CG システムコアクロックを取得
rlm_port_keep_enable	RLM ポートを有効に設定
rlm_port_keep_disable	RLM ポートを無効に設定
rlm_protect_enable	RLM 保護を有効に設定
rlm_protect_disable	RLM 保護を無効に設定
rlm_fs_enable	fs を有効に設定
rlm_fs_disable	fs を無効に設定

### 7.2. Driver 詳細

Driver の詳細に関しては、「3. 関連するドキュメント」を参照してください。

## 8. 改訂履歴

Revision	日付	変更項目
1.0	2022-04-08	初版



## 製品取り扱い上のお願い

株式会社東芝およびその子会社ならびに関係会社を以下「当社」といいます。

本資料に掲載されているハードウェア、ソフトウェアおよびシステムを以下「本製品」といいます。

- 本製品に関する情報等、本資料の掲載内容は、技術の進歩などにより予告なしに変更されることがあります。
- 文書による当社の事前の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。また、文書による当社の事前の承諾を得て本資料を転載複製する場合でも、記載内容に一切変更を加えたり、削除したりしないでください。
- 当社は品質、信頼性の向上に努めていますが、半導体・ストレージ製品は一般に誤作動または故障する場合があります。本製品をご使用頂く場合は、本製品の誤作動や故障により生命・身体・財産が侵害されることのないように、お客様の責任において、お客様のハードウェア・ソフトウェア・システムに必要な安全設計を行うことをお願いいたします。なお、設計および使用に際しては、本製品に関する最新の情報（本資料、仕様書、データシート、アプリケーションノート、半導体信頼性ハンドブックなど）および本製品が使用される機器の取扱説明書、操作説明書などをご確認の上、これに従ってください。また、上記資料などに記載の製品データ、図、表などに示す技術的な内容、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例などの情報を使用する場合は、お客様の製品単独およびシステム全体で十分に評価し、お客様の責任において適用可否を判断してください。
- 本製品は、特別に高い品質・信頼性が要求され、またはその故障や誤作動が生命・身体に危害を及ぼす恐れ、膨大な財産損害を引き起こす恐れ、もしくは社会に深刻な影響を及ぼす恐れのある機器（以下“特定用途”という）に使用されることは意図されていませんし、保証もされていません。特定用途には原子力関連機器、航空・宇宙機器、医療機器（ヘルスケア除く）、車載・輸送機器、列車・船舶機器、交通信号機器、燃焼・爆発制御機器、各種安全関連機器、昇降機器、発電関連機器などが含まれますが、本資料に個別に記載する用途は除きます。特定用途に使用された場合には、当社は一切の責任を負いません。なお、詳細は当社営業窓口まで、または当社 Web サイトのお問い合わせフォームからお問い合わせください。
- 本製品を分解、解析、リバースエンジニアリング、改造、改変、翻案、複製等しないでください。
- 本製品を、国内外の法令、規則及び命令により、製造、使用、販売を禁止されている製品に使用することはできません。
- 本資料に掲載してある技術情報は、製品の代表的動作・応用を説明するためのもので、その使用に際して当社及び第三者の知的財産権その他の権利に対する保証または実施権の許諾を行うものではありません。
- 別途、書面による契約またはお客様と当社が合意した仕様書がない限り、当社は、本製品および技術情報に関して、明示的にも黙示的にも一切の保証（機能動作の保証、商品性の保証、特定目的への合致の保証、情報の正確性の保証、第三者の権利の非侵害保証を含むがこれに限らない。）をしておりません。
- 本製品、または本資料に掲載されている技術情報を、大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的、あるいはその他軍事用途の目的で使用しないでください。また、輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」、「米国輸出管理規則」等、適用ある輸出関連法令を遵守し、それらの定めるところにより必要な手続を行ってください。
- 本製品の RoHS 適合性など、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い合わせください。本製品のご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用ある環境関連法令を十分調査の上、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は一切の責任を負いかねます。