

アプリケーションノート

TMPM3HQB 利用説明書

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.....	4
2. 用語.....	4
3. 関連するドキュメント.....	4
4. 動作確認環境.....	4
5. 使用チャネルとポート対応	5
5.1. ユーザーインターフェース	5
5.1.1. Push-Switch	5
5.1.2. Slide-Switch.....	5
5.1.3. LED.....	5
5.2. 通信	6
5.2.1. UART 通信.....	6
5.2.2. TSPI 通信	6
5.2.3. I2C 通信.....	6
5.2.4. EI2C 通信	6
5.3. タイマー.....	7
5.4. ADC	7
5.5. A-ENC	7
5.6. DAC.....	7
5.7. リモートコントローラー	7
5.8. デジタル LCD.....	8
6. システム設定.....	9
6.1.1. 電源電圧	9
6.1.2. クロック設定	9
7. 通信設定.....	10
7.1. UART 通信設定	10
7.1.1. UART 設定.....	10
7.1.2. Log 制御改行コード	10
7.1.3. Log 制御エラー.....	10
7.1.4. Log 制御その他.....	10
7.2. I2C 通信設定	11
7.2.1. I2C 設定.....	11
7.2.2. Target 動作時の仕様	11
7.3. SPI 通信設定	11
7.4. BSP Slave Device の仕様.....	11
8. Flash 制御範囲	12

8.1. 参照資料	12
8.2. Code Flash 要求仕様制御範囲	12
8.3. Code Flash User Information 要求仕様制御範囲	12
8.4. Data Flash 要求仕様制御範囲	12
9. DLCD	13
9.1. DLCD 制御 Device	13
10. サンプル毎の使用割り込み一覧	14
10.1. ADC_NTC_Monitor	14
10.2. A-ENC32	14
10.3. CG_EXINT	14
10.4. CG_RTC	14
10.5. CRC	14
10.6. DAC	14
10.7. DLCD	14
10.8. DNF	14
10.9. I2C 共通	14
10.10. EI2C 共通	15
10.11. FLASH 共通	15
10.12. LVD	15
10.13. OFD	15
10.14. PORT	15
10.15. RAMP	15
10.16. RMC	15
10.17. RTC	15
10.18. SIWDT	15
10.19. T32A_IntevalTimer	16
10.20. T32A_MEASURE	16
10.21. T32A_PPG	16
10.22. TRM	16
10.23. TSPI_ACCELEROMETER	16
10.24. TSPI_xxx_RECEIVE	16
10.25. TSPI_xxx_TRANS	16
10.26. UART_RECEIVE	17
10.27. UART_TRANS	17
11. ご使用上の注意事項	18
12. 改訂履歴	19
製品取り扱い上のお願い	20

1. はじめに

本書は、サンプルプログラムを TMPM3HQF10B で動かす際の利用環境の参考としてご利用願います。

MCU で、TMPM3HQF10B 以外を選択した場合、端子または、IP のチャンネル不足によるコンパイルエラーが発生する場合があります。その場合は、プログラムを修正して動作確認をお願いいたします。

2. 用語

用語／略語	定義
BSP	Board Support Package
UART	Universal Asynchronous Receiver Transmitter
LED	Light-emitting diode
TSPI	Toshiba Serial Peripheral Interface
I2C	Inter-Integrated Circuit
EI2C	Enhanced Inter-Integrated Circuit

3. 関連するドキュメント

ドキュメント	備考
TMPM3H グループ(2)データシート	—
リファレンスマニュアル	データシートに記載している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	動かしたいサンプルプログラムのアプリケーションノートを参照してください。

4. 動作確認環境

項目	名称	バージョン
使用マイコン	TMPM3HQF10BFG	—
使用ボード	AdBun-M3HQB	—
統合開発環境	EWARM	V9.60
統合開発環境	Arm® Keil® MDK	V5.43
統合開発環境	Embedded Studio	V8.24
サンプルプログラム	TXZp_TMPM3HQB	V2.0.0

5. 使用チャネルとポート対応

5.1. ユーザーインターフェース

5.1.1. Push-Switch

チャネル	機能	ポート
BSP_PSW_1	Input	PV0
BSP_PSW_2	Input	PV1
BSP_PSW_3	Input	PV2
BSP_PSW_4	Input	PV3
BSP_PSW_5	Input	PC2

5.1.2. Slide-Switch

チャネル	機能	ポート
BSP_SSW_1	Input	PP6
BSP_SSW_2	Input	PP7
BSP_SSW_3	Input	-
BSP_SSW_4	Input	-

5.1.3. LED

チャネル	機能	ポート
BSP_LED_1	Output	PK4
BSP_LED_2	Output	PK5
BSP_LED_3	Output	PK6
BSP_LED_4	Output	PK7

5.2. 通信

5.2.1. UART 通信

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_UART_1	ch0	BSP_UART1_TXD	PA1
		BSP_UART1_RXD	PA2
		BSP_UART1_CTS	—
		BSP_UART1_DTR	—
BSP_UART_2	—	BSP_UART2_TXD	—
		BSP_UART2_RXD	—
		BSP_UART2_CTS	—
		BSP_UART2_DTR	—

5.2.2. TSPI 通信

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_TSPI_1	ch0	BSP_SPI1_TXD	PB3
		BSP_SPI1_RXD	PB4
		BSP_SPI1_SCK	PB2
		BSP_SPI1_CS	PB5
		BSP_SPI1_CSIN	PB5
BSP_TSPI_2	ch1	BSP_SPI2_TXD	—
		BSP_SPI2_RXD	—
		BSP_SPI2_SCK	—
		BSP_SPI2_CS	—
		BSP_SPI2_CSIN	—

5.2.3. I2C 通信

チャンネル	ペリフェラ ル チャンネル	機能	ポート
BSP_I2C_1	ch1	BSP_I2C1_SCL	PA4
		BSP_I2C1_SDA	PA5
BSP_I2C_2	—	BSP_I2C2_SCL	—
		BSP_I2C2_SDA	—

5.2.4. EI2C 通信

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_EI2C_1	ch1	BSP_EI2C1_SCL	PA4
		BSP_EI2C1_SDA	PA5
BSP_EI2C_2	—	BSP_EI2C2_SCL	—
		BSP_EI2C2_SDA	—

5.3. タイマー

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_T32A_1	BSP_T32A_TIMER_1	ch0A:1ms タイマー	—
BSP_T32A_2	BSP_T32A_PPG_1	ch3A:Pulse 出力(T32A_PPG サンプル)	PJ0
BSP_T32A_3	BSP_T32A_PPG_2	ch0A:Pulse 出力(TRM サンプル)	PA0
BSP_T32A_4	BSP_T32A_CAPT_1	ch2A:Pulse 入力(TRM サンプル)	PR1
BSP_T32A_5	BSP_T32A_TRM_fs	-	—
BSP_T32A_6	BSP_T32A_CAPT_2	ch3B:Pulse 入力(T32A_MEASURE サンプル)	—

5.4. ADC

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_ADC_1	BSP_THERMISTOR_1	可変抵抗電圧	PE0
BSP_ADC_2	BSP_VR_1	可変抵抗電圧	PD4
BSP_ADC_3	BSP_VR_2	可変抵抗電圧	PD5

5.5. A-ENC

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_ENC_1	BSP_ENC1_A	エンコーダー入力	PA0
	BSP_ENC1_B	エンコーダー入力	PA1
	BSP_ENC1_Z	エンコーダー入力	—
BSP_ENC_2	BSP_ENC2_A	エンコーダー入力	—
	BSP_ENC2_B	エンコーダー入力	—
	BSP_ENC2_Z	エンコーダー入力	—

5.6. DAC

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_DAC_1	ch0	-	PG0
BSP_DAC_2	-	-	PG1
BSP_DAC_3	-	-	-
BSP_DAC_4	-	-	-

5.7. リモートコントローラー

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_RMC_1	ch0	-	PB1

5.8. デジタル LCD

チャンネル	ペリフェラル チャンネル	機能	ポート
BSP_DLCD_1	—	—	—
DCOM	BSP_DLCD_DCOM0	DCOM0	PC3
	BSP_DLCD_DCOM1	DCOM1	PC2
	BSP_DLCD_DCOM2	DCOM2	PC1
	BSP_DLCD_DCOM3	DCOM3	PC0
SEG	BSP_DLCD_SEG00	(BSP_PSW_4 兼用)	PV3
	BSP_DLCD_SEG01	(BSP_PSW_3 兼用)	PV2
	BSP_DLCD_SEG02	(BSP_PSW_2 兼用)	PV1
	BSP_DLCD_SEG03	(BSP_PSW_1 兼用)	PV0
	BSP_DLCD_SEG04	SEG04	PP7
	BSP_DLCD_SEG05	SEG05	PP6
	BSP_DLCD_SEG06	SEG06	PP5
	BSP_DLCD_SEG07	SEG07	PP4
	BSP_DLCD_SEG08	SEG08	PP3
	BSP_DLCD_SEG09	SEG09	PK7
	BSP_DLCD_SEG10	SEG10	PK6
	BSP_DLCD_SEG11	SEG11	PK5
	BSP_DLCD_SEG12	SEG12	PK4
	BSP_DLCD_SEG13	(MBEDIF_IO1 兼用)	PK3
	BSP_DLCD_SEG14	SEG14	PK2
	BSP_DLCD_SEG15	(MBEDIF_IO0 兼用)	PK1
	BSP_DLCD_SEG16	SEG16	PK0
	BSP_DLCD_SEG17	SEG17	PJ5
	BSP_DLCD_SEG18	SEG18	PJ4
	BSP_DLCD_SEG19	SEG19	PJ3
	BSP_DLCD_SEG20	(MBEDIF_RXD 兼用)	PJ2
	BSP_DLCD_SEG21	(MBEDIF_TXD 兼用)	PJ1
	BSP_DLCD_SEG22	SEG22	PJ0
	BSP_DLCD_SEG23	SEG23	PN0
	BSP_DLCD_SEG24	SEG24	PN1
	BSP_DLCD_SEG25	SEG25	PN2
	BSP_DLCD_SEG26	SEG26	PN3
	BSP_DLCD_SEG27	SEG27	PN4
	BSP_DLCD_SEG28	SEG28	PN5
	BSP_DLCD_SEG29	SEG29	PR7
	BSP_DLCD_SEG30	SEG30	PR6
	BSP_DLCD_SEG31	SEG31	PR5
	BSP_DLCD_SEG32	SEG13	PR4
	BSP_DLCD_SEG33	SEG15	PR3
	BSP_DLCD_SEG34	SEG20	PR2
	BSP_DLCD_SEG35	SEG21	PR1
	BSP_DLCD_SEG36	SEG00	PR0
	BSP_DLCD_SEG37	SEG01	PC6
	BSP_DLCD_SEG38	SEG02	PC5
	BSP_DLCD_SEG39	SEG03	PC4

6. システム設定

6.1.1. 電源電圧

V	備考
3.3	—

6.1.2. クロック設定

クロック	機能	MHz	備考
fEHOSC	外部発振	12	—
fIHOSC	内蔵発振	10	—
fs	低速発振器	0.032768	—
fc	高速クロック	120	fEHOSC 使用 fsys、φT0 ベースクロック、ADC、DNF
fsys	高速システムクロック	120	ADC、DNF 以外の Peripheral 動作クロック
φT0	—	120	—

注：基本的な設定です。サンプルソフトによっては設定が変わります。

7. 通信設定

7.1. UART 通信設定

7.1.1. UART 設定

項目	設定値	補足
ボーレート	115200(bps)	—
データ長	8(bit)	—
パリティ	無し	—
ストップビット	1(bit)	—
フロー制御	無し	—

7.1.2. Log 制御改行コード

項目	設定値	補足
[改行] (ターミナルソフトへ送信)	LF	—
[改行] (ターミナルソフトから受信)	LF	—

7.1.3. Log 制御エラー

項目	設定値	補足
エラーLog_ コマンド	"Command Error!![改行]"	未対応コマンドが入力された場合
エラーLog_ パラメーター	"Parameter Error!![改行]"	コマンドパラメーターが期待値ではなかった場合
エラーLog_ 入力値	"Input Error!![改行]"	コマンド以外の入力要求、期待値ではなかった場合
エラーLog_ 消去	"Erasing Error!![改行]"	Flash
エラーLog_ 書き込み	"Writing Error!![改行]"	Flash、I2C
エラーLog_ 読み込み	"Reading Error!![改行]"	Flash、I2C

7.1.4. Log 制御その他

項目	設定値	補足
MCU 名	TMPM3HQB	—

7.2. I2C 通信設定

7.2.1. I2C 設定

項目	設定値	補足
I2C クロック (EI2C-A)	800kHz	Controller 動作時
I2C クロック (I2C-B)	400kHz	Controller 動作時
データ長	8bit	—
アクノリッジ	有	—
スタート/ストップコンディション	発生	—

7.2.2. Target 動作時の仕様

項目	設定値	補足
Target Address	0x60	<7:1>に入る 7bit データを示します。
Sub Address Size	0x02	Sub Address は、2byte とします。
Start Sub Address	0x0000	Sub Address の 先頭 Address を示します。
Data Size	0x10	有効データサイズ (byte)を示します。→ Sub Address 範囲:0000-000F
Init Value	0x55	Data の初期値です。
Dummy Data	0xAA	Read 要求が 範囲外の場合に返すデータです。

7.3. SPI 通信設定

項目	設定値	補足
SPI クロック	10MHz	Controller 動作時
データ長	8bit	—
パリティ	無し	—
データ転送方向	MSB	—

7.4. BSP Slave Device の仕様

項目	設定値	補足
SPI Slave IC	ICM-20602	—

8. Flash 制御範囲

8.1. 参照資料

参照資料	補足
TXZ+ファミリー リファレンスマニュアル フラッシュメモリー	FLASH10MUD32-A

8.2. Code Flash 要求仕様制御範囲

Flash Area	Start	Stop	Size	Notes
Code Flash 全領域	0x00000000	0x000FFFFFFF	512kbyte	
Code Flash Block 0	0x00000000	0x00007FFF	32kbyte	
Code Flash Page 0	0x00000000	0x00000FFF	4 kbyte	
Code Flash Page 1	0x00001000	0x00001FFF	4 kbyte	
Code Flash Page 2	0x00002000	0x00002FFF	4 kbyte	
Code Flash Page 3	0x00003000	0x00003FFF	4 kbyte	
Code Flash Page 4	0x00004000	0x00004FFF	4 kbyte	
Code Flash Page 5	0x00005000	0x00005FFF	4 kbyte	
Code Flash Page 6	0x00006000	0x00006FFF	4 kbyte	
Code Flash Page 7	0x00007000	0x00007FFF	4 kbyte	
Code Flash Page SIZE	0x00001000	—	4 kbyte	
Code Flash Block 1	0x00008000	0x0000FFFF	32 kbyte	CODE 領域 A
Code Flash Block 2	0x00010000	0x00017FFF	32 kbyte	CODE 領域 B

8.3. Code Flash User Information 要求仕様制御範囲

Code Area	Start	Stop	Notes	Notes
UserInformation 全領域	0x5E005000	0x5E005FFF	4 kbyte	

8.4. Data Flash 要求仕様制御範囲

Code Area	Start	Stop	Notes	Notes
Data Flash 全領域	0x30000000	0x30007FFF	32 kbyte	
Data Flash Block 0	0x30000000	0x30000FFF	4 kbyte	
Data Flash Page 0	0x30000000	0x300000FF	256 byte	
Data Flash Page 1	0x30000100	0x300001FF	256 byte	
Data Flash Page SIZE	0x100	—	256 byte	

9. DLCD

9.1. DLCD 制御 Device

項目	仕様
DLCD_PANEL	S5038

10. サンプル毎の使用割り込み一覧

10.1. ADC_NTC_Monitor

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTADACP0	ADC モニター。温度情報(温度 A)監視用
INTADACP1	ADC モニター。温度情報(温度 B)監視用
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.2. A-ENC32

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント

10.3. CG_EXINT

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INT02	BSP PSW 5 押下時の外部割り込み

10.4. CG_RTC

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTRTC	RTC 割り込み

10.5. CRC

割り込み要因	制御概要
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.6. DAC

割り込み要因	制御概要
INTUART0RX	UART 受信割り込み
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.7. DLCD

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTADACNT	ADC 連続変換割り込み

10.8. DNF

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INT17_18_32_33	BSP PSW 5 押下時の外部割り込み

10.9. I2C 共通

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTI2C1NST	I2C 割り込み
INTI2C1ATX	I2C アービトレーションロスト検出割り込み
INTI2C1BRX	I2C バスフリー検出割り込み

10.10. EI2C 共通

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント

10.11. FLASH 共通

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.12. LVD

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント

10.13. OFD

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント

10.14. PORT

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント

10.15. RAMP

割り込み要因	制御概要
INTRARIO	RAMP RAM パリティエラー割り込み
INTUART0RX	UART 受信割り込み
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.16. RMC

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTRMCO	RMC 割り込み: ・リーダ検出割り込み ・データビットの周期 MAX で受信終了/割り込み発生の設定"
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.17. RTC

割り込み要因	制御概要
INTRTC	RTC 割り込み
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.18. SIWDT

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
NMI	ウォッチドッグタイマー割り込み

10.19. T32A_IntervalTimer

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント

10.20. T32A_MEASURE

割り込み要因	制御概要
INTT32A03A	T32A タイマーA、 512ms 毎タイマーカウンタインクリメント。PPG 出力用
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.21. T32A_PPG

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.22. TRM

割り込み要因	制御概要
INTT32A02ACAP0	T32A chx タイマーy キャプチャ0:パルス測定用、外部基準クロック測定に使用
INTT32A02ACAP1	T32A chx タイマーy キャプチャ1:パルス測定用。外部基準クロック測定に使用
INTT32A06BCAP1	T32A chx タイマーy キャプチャ1:パルス測定用。fs の測定に使用
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み

10.23. TSPI_ACCELEROMETER

割り込み要因	制御概要
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTT1RX	SPI 受信割り込み
INTT1TX	SPI 送信割り込み

10.24. TSPI_xxx_RECEIVE

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTT1RX	SPI 受信割り込み
INTT1ERR	SPI エラー割り込み
INTDMAATC	DMA 送信終了割り込み
INTDMAAERR	DMA エラー割り込み

10.25. TSPI_xxx_TRANS

割り込み要因	制御概要
INTT32A00A	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTT1TX	SPI 送信割り込み
INTT1ERR	SPI エラー割り込み
INTDMAATC	DMA 送信終了割り込み
INTDMAAERR	DMA エラー割り込み

10.26. UART_RECEIVE

割り込み要因	制御概要
INTUART0RX	UART 受信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み
INTDMAATC	DMA 送信終了割り込み
INTDMAAERR	DMA エラー割り込み

10.27. UART_TRANS

割り込み要因	制御概要
INTT32A00AC	T32A タイマーA、 1ms ごとにタイマーカウンタインクリメント
INTUART0TX	UART 送信割り込み
INTUART0ERR	UART エラー割り込み
INTDMAATC	DMA 送信終了割り込み
INTDMAAERR	DMA エラー割り込み

11. ご使用上の注意事項

動作確認環境以外で使用する場合は、十分に動作確認をお願いいたします。

12. 改訂履歴

Revision	日付	変更項目
1.0	2026-6-30	初版作成

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（生命直結機器）、車載・輸送機器、防衛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、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。

東芝デバイス&ストレージ株式会社

<https://toshiba.semicon-storage.com/jp/>