Rev 2.00.00

エーワン製サンプルを ewarm にインポートする方法

(ewarm Version: 8.23.1 / SSP Version 1.5.3)

1. サンプルのワークスペース名とプロジェクト名の説明

1-1. MP-S3A7-01 用サンプルの説明

御購入 CD に収めてある「S3A7_ewarm_SSPx_x_x.zip」を適当なフォルダに Copy して解 凍する。

フォルダ名・	プロジェクト名	説明
ワークスペース名		
EV-SYNERGY-S3A7		S3A7 用評価基板側の共通 C ソース
MP-S3A7-01		S3A7 基板上デバイスの共通 C ソース
S3A7_ewarm_BLDC	BLDC_Drive_HAL	HAL オンリー DC ブラシ レスモータ制御
	BLDC_Drive_STD	ThreadX 対応 DC ブラシレ スモータ制御
S3A7_ewarm_CAN	CAN_HAL	HAL オンリー CAN ループ バック通信
	CAN_STD	ThreadX 対応 CAN ループ バック通信
S3A7_ewarm_CharLCD	CharLCD_HAL	HAL オンリー キャラクタ LCD表示
	CharLCD_STD	ThreadX 対応 キャラクタ LCD表示
S3A7_ewarm_ENC	ENC_HAL	HAL オンリー エンコーダ 入力
	ENC_STD	ThreadX 対応 エンコーダ 入力
S3A7_ewarm_EV_SW_LED	EV_SW_LED_STD	ThreadX 対応 評価基板上 SW 入力と LED 出力
S3A7_ewarm_LVD	LVD_HAL	HALオンリー LVD
S3A7_ewarm_MikroBUS	MIKROE_1824_STD	ThreadX 対応 MikroBus の LED表示・IRQ
S3A7_ewarm_NMI_FRAM	NMI_HAL	HALオンリー NMI
	NMI_STD	ThreadX 対応 NMI
S3A7_ewarm_RTC	RTC_HAL	HALオンリー RTC
	RTC_STD	ThreadX 対応 RTC
S3A7_ewarm_SCI	SCI_HAL	HALオンリー SCI
	SCI_STD	ThreadX 対応 SCI
S3A7_ewarm_sFLASH	sFlash_SPI_DTC	ThreadX対応

		DTC 対応 SerialFlashROM-
		Read/Write
	sFlash_SPI_HAL	HALオンリー
		SerialFlashROM-Read/Write
	sFlash_SPI_STD	ThreadX対応
		SerialFlashROM-Read/Write
S3A7_ewarm_sFRAM	sFram_SPI_DTC	ThreadX対応
		DTC 対応 FRAM-Read/Write
	sFram_SPI_HAL	HALオンリー
		FRAM—Read/Write
	sFram_SPI_STD	ThreadX対応
		FRAM-Read/Write
S3A7_ewarm_USBX	USB_CDCACM_Device	ThreadX対応
		USB-Function CDC-ACM 通
		信
	USB_HMSC_Host	ThreadX対応
		USB-Host USB メモリ
		Read/Write
S3A7_ewarm_WiFi_NetX_1	WiFi_DHCP_Socket_GT202_P	ThreadX 対応 WiFi モジュ
	MODA	ール GT202 を PMODA に接
		続した DHCP/ソケット通信
	WiFi_DHCP_Socket_GT202_P	ThreadX 対応 WiFi モジュ
	MODB	ール GT202 を PMODB に接
		続した DHCP/ソケット通信
	WiFi_DHCP_Socket_GT202_P	ThreadX 対応 WiFi モジュ
	MODC	ール GT202 を PMODC に接
		続した DHCP/ソケット通信
S3A7_ewarm_WiFi_NetX_2	WiFi_DHCP_HTTP_GT202_P	ThreadX 対応 WiFi モジュ
	MODA	ール GT202 を PMODA に接
		続した DHCP/HTTP 処理
	WiFi_DHCP_Socket_HTTP_G	ThreadX 対応 WiFi モジュ
	T202_PMODA	ール GT202 を PMODA に接
		続した DHCP/ソケット通信
		/HTTP処理
S3A7_ewarm_WiFi_NetX_3	WiFi_HTTP_GT202_PMODA	ThreadX 対応 WiFi モジュ
		ール GT202 を PMODA に接
		続した固定 IP/HTTP 処理
	WiFi_Socket_HTTP_GT202_P	ThreadX 対応 WiFi モジュ
	MODA	ール GT202 を PMODA に接
		続した固定 IP/ソケット通信
		/HTTP 処理

1-2. MP-S5D9-01 用サンプルの説明

御購入 CD に収めてある「S5D9_ewarm_SSPx_x_x.zip」を適当なフォルダに Copy して 解凍する。

フォルダ名・	プロジェクト名	説明
ワークスペース名		
EV-SYNERGY-S5D9		S7G2 用評価基板側の共通 C ソース
MP-S5D9-01		S7G2 基板上デバイスの共通
		Cソース
S5D9_ewarm_BLDC	BLDC_Drive_HAL	HAL オンリー DC ブラシレ スモータ制御
	BLDC_Drive_STD	ThreadX 対応 DC ブラシレ
		スモーダ制御
S5D9_ewarm_CAN	CAN_HAL	HAL オンリー CAN ループ バック通信
	CAN_STD	ThreadX対応 CAN ループバ
S5D9_ewarm_E2P	e2p_12C_D1C	ThreadX 対応 DTC 対応 E2PROMのRead/Write
	e2p_I2C_HAL	HAL オンリー E2PROM の
	opp IOC STD	There all this FODDOM (D
	e2p_12C_S1D	ThreadX 对応 EZPROW ()
SoD9_ewarm_ENC	ENC_HAL	
	ENC_SID	ThreadX 对心 Encoder 入刀
S5D9_ewarm_EV_SW_LED	EV_SW_LED_STD	ThreadX 対応 評価基板上 SW入力とLED出力
S5D9_ewarm_GLCDC	GLCDC_I2C_SPI_HAL	HAL オンリー グラフィック
		LCD 表示
	GLCDC_I2C_SPI_STD	ThreadX 対応 グラフィック
		LCD表示
S5D9_ewarm_LVD	IVD_HAL	HALオンリー LVD
S5D9_e2std_MikroBUS	MIKROE_1824_STD	ThreadX 対応 MikroBus の LED表示・IRQ
S5D9_ewarm_NMI_FRAM	NMI_HAL	HALオンリー NMI
	NMI_STD	ThreadX 対応 NMI
S5D9_ewarm_RTC	RTC_HAL	HALオンリー RTC
	RTC STD	ThreadX 対応 RTC
S5D9_ewarm_SCI	SCI_HAL	HALオンリー SCI
	SCI STD	ThreadX 対応 SCI
S5D9 ewarm sFLASH	sFlash SPI DTC	ThreadX対応
		DTC 対応 SerialFlashROM-
		Read/Write
	sFlash_SPI_HAL	HALオンリー
		SeriallFlashROM-Read/Write
	sFlash_SPI_STD	ThreadX 対応
		SeriallFlashROM-Read/Write

S5D9_ewarm_sFRAM	sFram_SPI_DTC	ThreadX 対応
	Etrang CDI LIAI	DIC 刘応 FRAN-Read/Write
	SFTam_SFT_TIAL	FRAM-RoadAWite
	sFram SPI STD	Thread X 社広
		FRAM-Read/Write
S5D9 ewarm USBX	USB CDCACM Device	ThreadX 対応
		USB-Function CDC-ACM 通信
	USB_HMSC_Host	ThreadX対応
		USB-Host USBメモリ
		Read/Write
S5D9_ewarm_WiFi_NetX_1	WiFi_DHCP_Socket_G1202_	ThreadX 对応 WiFi モンユー
	PMODA	ルGI202 を PMODA に接続
	WE DUOD Cold COROO	
	PMODR	InreadX 刈心 WiFi センユー
	TMODB	ル GI202 を PMODB に接続
	WEE DIJOD Cashat OT200	
	PMODC	InreadX 対応 WiFi モンユー
	FMODC	ル GI202 を PMODU に接続 した DHCD(ソケット通信
CEDO automa WEEL Not Y 2	WE DUCD LITTE CT202	
SoD9_ewarm_wiri_netA_2	PMODA	InreadA 対応 WiFi モンユー ル CT202 な DMODA に接続
	TMODA	
	WEEDHCD Soulat HTTP	Thready and With Thready
	GT202 PMODA	THIEadX And WHITC シュ ル CT909 た PMODA に接続
		レ CH202 を TMODA に接航 した DHCP/ソケット 通信
		/HTTP処理
S5D9_ewarm_WiFi_NetX_3	WiFi_HTTP_GT202_PMOD	ThreadX 対応 WiFi モジュー
	Α	ル GT202 を PMODA に接続
		した固定 IP/HTTP 処理
	WiFi_Socket_HTTP_GT202_	ThreadX 対応 WiFi モジュー
	PMODA	ル GT202 を PMODA に接続
		した固定 IP/ソケット通信
		/HTTP処理
S5D9_ewarm_WIRE_NetX_1	WIRE_DHCP_HTTP_ETH	ThreadX 対応 有線 LAN 接
		続した DHCP/HTTP 処理
	WIRE_DHCP_Socket_ETH	ThreadX 対応 有線 LAN 接
		続した DHCP/ソケット通信
	WIRE_DHCP_Socket_HTTP	ThreadX 対応 有線 LAN 接
		続した DHCP/ソケット通信
		/HTTP処埋
S5D9_ewarm_WIRE_NetX_2	WIKE_HTTP_ETH	ThreadX 对心 有線 LAN 接
	WIRE_Socket_HTTP_ETH	InreadX 对心 月緑 LAN 接
		/HTTP処埋

1-3. MP-S7G2-01 用サンプルの説明

御購入 CD に収めてある「S7G2_ewarm_SSPx_x_x.zip」を適当なフォルダに Copy して 解凍する。

フォルダ名・	プロジェクト名	説明
ワークスペース名		
EV-SYNERGY-S7G2		S7G2 用評価基板側の共通 C ソース
MP-S7G2-01		S7G2 基板上デバイスの共通
		Cソース
S7G2_ewarm_BLDC	BLDC_Drive_HAL	HAL オンリー DC ブラシレ スモータ制御
	BLDC_Drive_STD	ThreadX 対応 DC ブラシレ スエータ制御
S7C2 outerm CAN	CAN HAI	
5762_ewarm_CAIN	CAN_HAL	HAL オンリー CAN ルーノ バック通信
	CAN_STD	ThreadX対応 CAN ループバ
S/G2_ewarm_E2P	e2p_12C_D1C	ThreadX 対応 DTC 対応 E2PROMのRead/Write
	e2p_I2C_HAL	HAL オンリー E2PROM の
		Read/Write
	e2p_12C_STD	ThreadX 対応 E2PROM の
S7C2 arrange ENC	ENC HAI	
57G2_ewarm_ENC	ENC_HAL FNC_STD	Throad X 対応 Encoder 入力
S7C2 ourorm EV SW LED	ENC_SID	ThreadX 对心 Encoder 八分 ThreadX 社内 亚伍其坦上
5762_ewariii_Ev_Sw_LieD	EV_SVV_DED_SID	ThreadX 対応 評価 墨板 上 SW 入力と LED 出力
S7G2_ewarm_GLCDC	GLCDC_I2C_SPI_HAL	HAL オンリー グラフィック
		LCD表示
	GLCDC_I2C_SPI_STD	ThreadX 対応 グラフィック
S7G2 owarm LVD	IVD HAL	
S702_ewarin_LVD	MIZDOE 1994 STD	Thready # MilmoDua
57G2_e2sta_Wiki0D05	WINWOE_1024_51D	LED 表示・IRQ
S7G2_ewarm_NMI_FRAM	NMI_HAL	HALオンリー NMI
	NMI_STD	ThreadX 対応 NMI
S7G2_ewarm_RTC	RTC_HAL	HALオンリー RTC
	RTC_STD	ThreadX 対応 RTC
S7G2_ewarm_SCI	SCI_HAL	HALオンリー SCI
	SCI_STD	ThreadX 対応 SCI
S7G2_ewarm_sFLASH	sFlash_SPI_DTC	ThreadX対応
		DTC 対応 SerialFlashROM-
		Kead/Write
	sFlash_SPI_HAL	
		SeriallFlashKUM-Kead/Write
	sriasn_SPI_STD	InreadA 为小心
		Serialir IashKUIVI-Kead/Write

S7G2_ewarm_sFRAM	sFram_SPI_DTC	ThreadX 対応
	Errore CDI LIAI	DIC 刘応 FRAN-Read/Write
	SFTain_SFT_HAL	FRAM-Road(Nhite
	sFram SPI STD	Thread X 対応
		FRAM-Read/Write
S7G2 ewarm USBX	USB CDCACM Device	ThreadX対応
		USB-Function CDC-ACM 通信
	USB_HMSC_Host	ThreadX対応
		USB-Host USBメモリ
		Read/Write
S7G2_ewarm_WiFi_NetX_1	WiFi_DHCP_Socket_G1202_	ThreadX 対応 WiFi モンユー
	FMODA	ルGI202 を PMODA に接続
		した DHCP/ソクット通信
	W1F1_DHCP_Socket_G1202_	ThreadX 対応 WiFi センユー
	FMODB	ルGI202 を PMODB に接続
	W1F1_DHCP_Socket_G1202_	ThreadX 対応 WiFi センュー
	FMODC	ルGI202 を PMODU に接続
CTC9 WEE' NotY 9	WEE DITCD LITTED CI2000	
S/G2_ewarm_vviFi_NetA_2	PMODA	InreadX 刈心 WiFi センユー
	IMODA	ル G1202 を PMODA (二接流
	WEE DIIOD Cosleet LETED	
	CT202 PMODA	InreadA 対応 WiF1 モンユー
	G1202_1 MODA	ル G1202 を PMODA に接流 した DHCD(ソケット通信
		した DHCH ククット 通信 /HTTP処理
S7G2_ewarm_WiFi_NetX_3	WiFi_HTTP_GT202_PMOD	ThreadX 対応 WiFi モジュー
	Α	ル GT202 を PMODA に接続
		した固定 IP/HTTP 処理
	WiFi_Socket_HTTP_GT202_	ThreadX 対応 WiFi モジュー
	PMODA	ル GT202 を PMODA に接続
		した固定 IP/ソケット通信
		/HTTP処理
S7G2_ewarm_WIRE_NetX_1	WIRE_DHCP_HTTP_ETH	ThreadX 対応 有線 LAN 接
		続した DHCP/HTTP 処理
	WIRE_DHCP_Socket_ETH	ThreadX 対応 有線 LAN 接
		続した DHCP/ソケット通信
	WIRE_DHCP_Socket_HTTP	ThreadX 対応 有線 LAN 接
	_ETH	続した DHCP/ソケット通信
		/HTTP処理
S7G2_ewarm_WIRE_NetX_2	WIRE_HTTP_ETH	ThreadX 対応 有線 LAN 接
		続した固定 IP/HTTP 処理
	WIRE_Socket_HTTP_ETH	ThreadX 対応 有線 LAN 接
		続した固定 IP/ソケット通信
		/HTTP 処理

2. EWARM へのインポート方法

ワークスペース名「S7G2_ewarm_BLDC」、 プロジェクト名「BLDC_Drive_HAL・BLDC_Drive_STD」を一例としてインポート方法を記 述します。なお、他のワークスペースではこの説明を参考にしてインポートして下さい。

2-1. EWARMを起動

ノアイノル内 構美(日) :	成示(V) ノロシエクト(P) Ren	
ファイル	0.	

2-2. ワークスペースを開く

IAR Embedded Workbench IDE			2010	
ファイルの 編集(E) 表示(M) プロジェクト	(P) Renesas Syne	rgy ツールの ウィンドウ(M) ヘルプ	(H)	
 新規ファイル(N) 新規ワークスペース(N) 	Ctrl+N	• < Q > \$\$ • E < Q >	A A A A	0.00
う ファイルを聞く0	Ctrl+O			
「 ワークスペースを聞く(0)…				
引 ヘッダー/ソースファイルを聞く(0)		「ファイル」メニュ	<u> </u>	
 閉じる(c) 	Ctri			
ワークスペースの保存(V)		「ワークスペースな	・聞く」をク	リック
ロ ワークスペースを閉じる(E)				/ / /
保存(S)	Ctrl+S			
名前を付けて保存(A)				
すべて保存(1)				
も ページ設定(U) コ English	Chrisp			
● 「「「「」」、 」、 」、 」、 」、 」、 」、 」、 」、 」、 」、 」、 」、	Curre			
最近使用したワークスペース(R)				
3 終了(4)				
e pena tet				
ークスペースを開きます				
ークスペースを開きます ワークスペースを開く				
ークスペースを開きます ワークスペースを開く ○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○	▶ S7G2_ewarn	m_BLDC >	 ✓ 49 S7G2_er 	warm_BLDCの検索 ↓
-クスペースを開きます フークスペースを開く ● ● ● ≪ WorkSpace → Test 整理 ▼ 新しいフォルダー	▶ S7G2_ewarn	m_BLDC •	▼ 4 S7G2_et	warm_BLDCの検索 IIII マ [] @
-クスペースを開きます フークスペースを開く ● ● ● ≪ WorkSpace → Test 整理 ▼ 新しいフォルダー ● WorkSpace ● \$7(2) Sample e2td	▶ S7G2_ewarn	m_BLDC ,	▼ 4 S7G2_eu 更新日時	warm_BLDCの検索 種類
-クスペースを開きます フークスペースを開く ● ● 《 WorkSpace → Test 整理 ▼ 新しいフォルダー ● WorkSpace ● S7G2_Sample_e2std ● S7G2_Sample ewarm	▶ S7G2_ewarn	m_BLDC → 名前 BLDC_Drive_HAL PLDC Drive_GTD	 ✓ <li< td=""><td>warm_BLDCの検索 ■EE マ 日 ② 種類 12:53 ファイルフォル</td></li<>	warm_BLDCの検索 ■EE マ 日 ② 種類 12:53 ファイルフォル
-クスペースを開きます ワークスペースを開く ↓ 《 WorkSpace → Test 整理 ▼ 新しいフォルダー ↓ WorkSpace ↓ S7G2_Sample_e2std ↓ S7G2_Sample_ewarm ↓ Test	▶ S7G2_ewarn	m_BLDC → 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD ● S7G2 ewarm BLDC.eww	 ✓ fy S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2019/03/04 1 2018/01/10 1 	warm_BLDCの検索 ■Ⅲ ▼ □ ② 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works
-クスペースを開きます フークスペースを開く シーン・「」、 « WorkSpace 、 Test 整理 マ 新しいフォルダー WorkSpace S7G2_Sample_e2std S7G2_Sample_ewarm Test EV-SYNERGY-S7G2	▶ S7G2_ewarr	m_BLDC → 名前 〕 BLDC_Drive_HAL 〕 BLDC_Drive_STD 〔 〔 S7G2_ewarm_BLDC.ewv	 ▼ 4→ S7G2_et 更新日時 2019/03/04 1 2019/03/04 1 2018/01/10 1 	warm_BLDCの検索 単語 マ 日 @ 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works
-クスペースを開きます フークスペースを開く シー・ WorkSpace ・ Test 整理 ▼ 新しいフォルダー WorkSpace い S7G2_Sample_e2std い S7G2_Sample_ewarm い Test い Ev-SYNERGY-S7G2 い MP-S7G2-01	▶ S7G2_ewarr	m_BLDC , 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.ewv	▼ 4 S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2019/03/04 1 2018/01/10 1	warm_BLDCの検索 種類 12:53 ファイル フォル 12:00 ファイル フォル 13:10 IAR IDE Works
-クスペースを開きます フークスペースを開く ● ● ● ≪ WorkSpace ・ Test 整理 ▼ 新しいフォルダー ● WorkSpace ● S7G2_Sample_e2std ● S7G2_Sample_ewarm ● Test ● EV-SYNERGY-S7G2 ● MP-S7G2-01 ● S7G2_ewarm_BLDC	• \$7G2_ewarn	m_BLDC , 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD ?STG2_ewarm_BLDC.eww	 ✓ 4y S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2019/03/04 1 2018/01/10 1 	warm_BLDCの検索 ■証 ▼ □ ② 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works
-クスペースを開きます フークスペースを開く ● ● ● ≪ WorkSpace → Test 整理 ▼ 新しいフォルダー ■ WorkSpace ■ S7G2_Sample_e2std ■ S7G2_Sample_ewarm ■ Test ■ EV-SYNERGY-S7G2 ■ MP-S7G2-01 ■ S7G2_ewarm_BLDC ■ BLDC_Drive_HAL	► S7G2_ewarn	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.ewv	 ✓ <li< td=""><td>warm_BLDCの検索 弾 弾 建類 12:53 ファイル フォル 12:00 ファイル フォル 13:10 IAR IDE Works</td></li<>	warm_BLDCの検索 弾 弾 建類 12:53 ファイル フォル 12:00 ファイル フォル 13:10 IAR IDE Works
マークスペースを開きます マークスペースを開く マージーズースを開く WorkSpace ・ Test 整理 ▼ 新しいフォルダー WorkSpace S7G2_Sample_e2std S7G2_Sample_ewarm Test EV-SYNERGY-S7G2 MP-S7G2-01 S7G2_ewarm_BLDC BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD	► S7G2_ewarn	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.eww	 ▼ 49 S7G2_et 更新日時 2019/03/04 1 2019/03/04 1 2019/03/04 1 2018/01/10 1 	warm_BLDCの検索 建築 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works
マークスペースを開きます マークスペースを開く シークスペース シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペース シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペース シークスペース シークスペースを開く シークスペース シーク シークスペースを開く シークスペース シーク シークスペースを開く シークスペース シーク シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークス シ	► S7G2_ewarr	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD S7G2_ewarm_BLDC.ewv	 ▼ 4→ S7G2_et 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 	warm_BLDCの検索 単語 マ 日 ② 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works
-クスペースを開きます フークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークスペースを見 シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークス シークス シークス シークスペースを開く シークス シークス シークス シークス シークスペースを開く シークス シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開きまます シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークスペースを開く シークス シーク シークス シークス シークス シークス シークス シーク シークス シーク シークス シーク シーク シークス シーク シーク シーク シークス シーク シーク シーク	▶ S7G2_ewarn ■ S7G2_ewarn ■ W 更新日時: 201 ● サイズ: 273	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.eww 18/01 10 13 10 作成日時: 201	 ✓ 4 S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 19/03/04 11:58 	warm_BLDCの検索 ■Ⅲ ▼ □
マークスペースを開きます マークスペースを開く シーマーンで開く シーマーンで開く シーマーンで開く シーマーンでは、 第日のフォルダー シーマーンでは、 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のマーン 第日のフォルダー シーマーン 第日のマーン 第一のマーン 第日のマーン 第一のマーン	▶ S7G2_ewarn w 更新日時: 20: サイズ: 27:	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD S7G2_ewarm_BLDC.ewv 18/01 10 13 10 作成日時: 201	 ▼ 4→ S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 19/03/04 11:58 	warm_BLDCの検索 単語 マ 「 ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・
マークスペースを開きます マークスペースを開く シークスペースを開く シーシスペースを開く シーン・「「「「」」、「「」」、「「」」、「」」、「」」、「」」、「」」、「」、「」、 ジーン・「「」」、「」、「」、「」、「」、「」、「」、「」、「」、「」、「」、「」、「」	▶ S7G2_ewarn W 更新日時: 20: サイズ: 27: 7G2_ewarm_BL	m_BLDC , 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.eww 18/01 10 13 10 作成日時: 201 1 / (一下) DC.eww	 ▼ 4y S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 19/03/04 11:58 ▼ ワークスへ 	×warm_BLDCの検索 健証 ▼ 「□ ② 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works
マークスペースを開きます マークスペースを開く シークン シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを見た シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを開く シークスペースを見た シークスペースを見た シークスペースを見た シークスペースを見た シークスペースを見た シークスペースを見た シークス シ	▶ S7G2_ewarn ₩ 更新日時: 20: サイズ: 27: 7G2_ewarm_BL	m_BLDC > 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.ewv STG2_ewarm_BLDC.ewv 18/01 10 13 10 作成日時: 201 1 / (一) DC.ewv	 ▼ 4→ S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 ▼ 2018/01/10 1 ▼ 2018/01/10 1 ▼ 2018/01/10 1 	warm_BLDCの検索 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works ペースファイル(*.ew ~) キャンセル
P-クスペースを開く マークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シークスペースを開く シークス シーク シークス シークス シークス シークス シークス シークス シーク シーク シーク シーク シーク シーク シーク	▶ S7G2_ewarn w 更新日時: 20: サイズ: 27: 7G2_ewarm_BL	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.ewv 1 /(10 13 10 作成日時: 201 1 /(1) DC.ewv	 ▼ 4, S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 19/03/04 11:58 ▼ 20-クスへ 聞<(0) 	×warm_BLDCの検索 単三 ▼ □ ② 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works ペースファイル(*.ew ▼) ▼ キャンセル
P-クスペースを開きます フークスペースを開く 登理 ・ 新しいフォルダー WorkSpace S7G2_Sample_e2std S7G2_Sample_ewarm Test EV-SYNERGY-S7G2 MP-S7G2-01 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD テー S7G2_ewarm_BLDC.ewn IAR IDE Workspace ファイル名(N): S1	▶ S7G2_ewarn W 更新日時: 20: サイズ: 27: 7G2_ewarm_BL	m_BLDC , 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD STG2_ewarm_BLDC.eww 18/01 10 13 10 作成日時: 201 1 / (~) DC.eww	 ▼ 4y S7G2_et 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 v 2018/01/10 1 19/03/04 11:58 ▼ ワークスへ 開<(0) 	×warm_BLDCの検索 単語 ▼ □ ② 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works ペースファイル(*.ew ▼) キャンセル
P-クスペースを開きます マークスペースを開く WorkSpace 、 Test 整理 ▼ 新しいフォルダー WorkSpace S7G2_Sample_e2std S7G2_Sample_ewarm Test EV-SYNERGY-S7G2 MP-S7G2-01 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD 「 「 S7G2_ewarm_BLDC Ff- S7G2_ewarm_BLDC.ewn IAR IDE Workspace ファイル名(N): S	▶ S7G2_ewarn ₩ 更新日時: 20: サイズ: 27: 7G2_ewarm_BL	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD PSG2_ewarm_BLDC.eww 18/01 10 13 10 作成日時: 201 1 / 「イト DC.eww	 ✓ 4y S7G2_et 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 ✓ 2018/01/10 1 ✓ ワークスへ 聞<(0) 	warm_BLDCの検索 単 単 単 22:53 ファイルフォル 22:00 ファイルフォル 23:10 IAR IDE Works ペ -スファイル(*.ew ↓ ↓ キャンセル ③ ク リ ック
P-クスペースを開きます マークスペースを開く マークスペースを開く WorkSpace S7G2_Sample_e2std S7G2_Sample_ewarm Test EV-SYNERGY-S7G2 MP-S7G2-01 S7G2_ewarm_BLDC BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD F- S7G2_ewarm_BLDC.ewn IAR IDE Workspace ファイル名(N): Si S7G2_ewarm_BLDC.evn TAR IDE Workspace	▶ S7G2_ewarn ₩ 更新日時: 20: サイズ: 27: 7G2_ewarm_BL (2)	m_BLDC 、 名前 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD S7G2_ewarm_BLDC.ewv 10101310 作成日時: 201 1/{ DC.eww	 ▼ 4, S7G2_en 更新日時 2019/03/04 1 2018/01/10 1 マ ワークスへ 開く(0) .eww 	warm_BLDCの検索 種類 12:53 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 12:00 ファイルフォル 13:10 IAR IDE Works ペースファイル(*.ew ・ キャンセル ③クリック

S7G2_ewarm_BLDC - IAR Embedded Workbench IDE - Arm 8.23.1
ファイル(F) 編集(E) 表示(V) プロジェクト(P) Renesas Synergy Ljet//TAGjet(I) ツール(T) ウィンドウ(W) ヘルプ(H)
: 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10
<u>□−⊅スペ−ス ▼ </u>
BLDC_Drive_HAL - Debug
BLDC Drive HAL → ●BLDC Drive HAL
BLDC Drive STD - Debug / 1 BLDC Drive HAL
を確認
一覧 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD
デバッグログ ▼ # X
Mon Mar 04, 2019 13:00:07: IAK Embedded Workbench 8.23.1 (い¥rrogram Files¥IAK Systems¥Embedded Workbench for Synergy Mon Mar 04, 2019 13:00:07: I-jet/JTAGjetドライバをロードしています
() () () () () () () () () () () () ()
学調心」

- S7G2_ewarm_BLDC - IAR Embedded Workbench IDE - Arm 8.23.1) 🗄 < 🏮 > 🕢 🖻 📗 🌒 🖷 💽 🖲 📜 🌚 🌚 📜 BLDC_Drive_HAL - Debug Export Synergy User • ファイル ۰ ۵ New Synergy Proje STG2_ewarm_BLDC BLDC_Drive_HAL -BLDC_Drive_STD - D --- ~ ~ プロジェクト 「Renesas Synergy」メニュー [BLDC_Drive_HAL] アクティブを確認 「コンフィグレータ」をクリック 一覧 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD デバッグログ **▼** ₽ × ログ Mon Mar 04, 2019 13:00:07: IAR Embedded Workbench 8.23.1 (C:¥Frogram Files¥IAR Systems¥Embedded Workbench for Synergy Mon Mar 04, 2019 13:00:07: I-jet/JIAGjetドライバをロードしています 4 Þ . Renesas Synergy構成ウィンドウを開きます
- 2-3. コンフィグレータの起動「BLDC_Drive_HAL」

Threads Configuration	n			Generate Project Content
Threads	HAL/Common Stacks		<u>ا</u>	New ack > 🔊 Remove
Remove	g_cgc CGC Driver on r_cgc	g_elc ELC Driver on r_elc	g_fmi FMI Driver on r_fmi	g_ioport I/O Port Driver on r_ioport
HAL/Co mmon Objects Demove	< [m Threads Messaging Componen	をクリッ nts	2	
] Properties 🔝 問題	「たいのたいと		****	

2-4.	すべてを再ビルド	[BLDC_Drive_HAL]
------	----------	------------------

S7G2_ewarm_BLDC - IAR	Embe	dded Workbench I	DE - Arm 8	8.23.1					
ファイル(F) 編集(E) 表示(V)	プロ	Iジェクト(P) Rene:	as Synergy	I-jet/JTAGjet(I)	ツールの	ウィンドウ(W)	ヘノレプ(H)		
1 1 🖻 🖻 🔒 🕹 🖍		ファイルの追加(F)			\$ ►E <	🖸 > < 🖻	D 🛛 🚥	0 🕨 🗋 🛷	@]
フークスペース		グループの追加(G)						•	
BLDC Drive HAL - Debug		ファイルリストの1	(ンポートの						
ファイル		プロジェクトコネク	クションの追	力口(P)					
E E SZG2 ewarm BLDC		ビルド構成の編集(1)						
BLDC_Drive_HAL -		削除(V)							
		新規プロジェクトの	ン作成(N)						
		既存プロジェクトの)追加(E)						
		オプション(0)		Alt+F7	Г	ensy h	· L		
		バージョン管理シス	マンシン	•		ロンエク	ト」 メー	-1-	
		メイク(M)		F7	J				
		コンパイル(0)	_		_ []	~~てを再	ビルド	をクリッ	ク
		すべてを再ビルド(E	;)						
		クリーン(L)	_						
一覧 BLDC_Drive_HAL BLD		バッチビルド(A)…		F8					
ビルド		C-STAT静的解析(C)		•					• 4
メッセージ	8	ビルドを停止(S)		Ctrl+Break			ファイル		行
構成 Debug 用の出力をi ビルドツリーを更新由	0	ダウンロードしてラ	デバッグ(D)	Ctrl+D					
		ダウンロードせずに	デバッグ(H)					
∪1回のファイルを削除し		実行中のターゲット	にアタッチ	(U)					
	C	メイク後デバッガを	百起動(K)	CtrI+R					
	C	デバッガを再起動(P	1)	Ctrl+Shift+R					
ビルド デバッグログ		ダウンロード(W)		•					
アクティブなプロジェクトをクリ		SFRの設定(U)				エラーの、ワー	-ニング 0		



・ S7G2_ewarm_BLDC - IAR Embedded Workbe ファイル(F) 編集(E) 表示(Y) プロジェクト(P)	ench IDE - Arm 8.23.1 Renesas Synergy T-jet//TAGjet()、ツール()、ウィンドウ(M)、ヘルプ(H)
	- < Q > \$ ⊭ < Q > 1 № 1 0 = 0
DELCO, DIVE HAL - DEDUG T アイル DE DS7G2_ewarm_BLDC DEUC_Drive_HAL ✓ BLDC_Drive_STD - Debug オプション(0)	
メイク(M) コンパイル(C) すべてを再ビルド(B) クリーン(L)	
C-STAT静的解析(C) ビルドを停止(S) 追加(A)	 ①「BLDC_Drive_STD」を選択 ② マウス右クリック
 削除(V) 名前の変更 バージョン管理システム(Y) 	③「アクティブに設定」をクリック ・
テバッグログ ファイルの場所を聞く ファイルのプロパティ(P) ゆ が Mon Mar Synergy 8,23.1_2¥ar¥bin¥armproc.dl1 Mom Wor 04 0901 13:18:107	۲ ۹ × rkbench 8.23.1 (C:¥Program Files¥IAR Systems¥Embedded Workbench for
mon mar 04, 2018 13-18-07- 1-jet/JIM	MGL L 2 4 1 1 5 1 L L L L L L L L L L L L L L L L
ビルド デバッグログ アクティブなプロジェクトとして設定します	

2-5.「BLDC_Drive_STD」プロジェクトをアクティブ設定

2-6. コンフィグレータの起動「BLDC_Drive_STD」

JS/GZ_ewarm_BLDC - IAR Embedded Workbench IDE - Arm 8.23.1
ファイル(F) 構造(E) 夜水(V) フロシエクト(F) Kenesas synergy Ljet/IAujetij ツール(I) フィフドフ(W) ベルフ(F)
LDC_Drive_STD - Debug Export Synergy User ack
ファイル 🌣 • New Synergy Project
3 S7G2_ewarm_BLDC
$7 \Box \dot{\nu} \pm 2 \rho \bar{\rho}$
BLDC Drive STD
アクデインを確認
-覧 BLDC_Drive_HAL BLDC_Drive_STD
バッグログ ★ 4 ×
ц <i>У</i> ,
Mon Mar 04, 2019 13:18:32: JAR Embedded Workbench 8,23.1 (C:¥Program Files¥JAR Systems¥Embedded Workbench for
Symergy 8,23,1 2%arm¥bin%armproc.dll)
mun mai n#, 2019 19-19-99- 1.96491WaJerトンオンズロートク(ながら
ルド デバッグログ
enesas Synergy構成ウィンドウを開きます

[Synergy Project] Syner	y Configuration 🚳 [Synergy	y Project] Synergy Configuratio	50 m	
Threads Configuratio	n		Ge	o enerate Project Content
Threads	HAL/Common Stacks		New	s∕k > € Renove
Across ALL/Common a.cgc CGC Driver g.cmi RMI Driver BLDC Thread g.pwm Timer Dr g.adc0 ADC Drive * ALL/Co mmon Objects Rentove	g_cgc CGC Driver on r_cgc	♥ g_elc ELC Driver on r_elc 「G をク	enerate Project Con	_isport I/O Port river on r_isport
		#		r
Properties 🔮 📖	Inreads wessaging Componen			<u> .</u>
	確認の	ため「Threads」	を選択	

S7G2_ewarm_BLDC - IAR	ibedded Workbench IDE - Arm 8.23.1
ファイル(F) 編集(E) 表示(V)	プロジェクト(P) Renesas Synergy I-jet/JTAGjet(I) ツール(T) ウィンドウ(W) ヘルプ(H)
12 🗅 🔛 🕋 🔚 🕹 🛍	ファイルの追加(f) 🤹 🖻 < 🤯 🤉 👔 🖓 👔 🖕
フークスペース	グループの追加(G)
BLDC_Drive_STD - Debug	ファイルリストのインポートの
ファイル	プロジェクトコネクションの追加(P)
⊟ 5762 ewarm BLDC	ビルド構成の編集(I)
⊨⊞ ●BLDC_Drive_HAL - D	□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □
└─⊞ ●BLDC_Drive_STD -	
	オプション(0) Alt+F7
	「「ージョン管理システムM」「フロシェクト」メニュー
	si dhan
	「うべくを再ビルド」をクリック
	フリーフ(i) パッチビル K(A) 58
	C-STAT静的解析(C)
	3 ビルドを停止(S) Ctrl+Break
一覧 BLDC_Drive_HAL BLD	
デバッグログ	ダウンロードサプにデバッグ(II) ▼ 1
ログ	実行中のターゲットにアタッチ(1)
Mon Mar 04, 2019 13:2	マンプレンジングンジングングングングングングングングングングングングングングングングン
Mon Mar 04, 2019 13:2	デバッガを再起動(R) Ctrl+Shift+R います
	ダウンロ−ド(M) →
	ccp.小約字a.p.
1241.12	デバイフ記述ファイルを開く

(*eas spirely) *p(x) (*(*********************************
 ファイル 行
 ファイル 符
 ファイル 行
 ファイル 行
 ファイル 行
ファイル 符
)合計数:0
グの全計数・n
·グの合計数:n
·グの合計数:n
)合計数:0

2-7. すべてを再ビルド「BLDC_Drive_STD」



2-8. MP-S3A7-01 のジャンパー設定と JTAG デバッガとの接続





2-9. MP-S5D9-01 のジャンパー設定と JTAG デバッガとの接続





2-10. MP-S7G2-01 のジャンパー設定と JTAG デバッガとの接続



3. デバッグ操作

「BLDC_Drive_HAL」「BLDC_Drive_STD」の「デバッガの設定」は同操作のため、 「BLDC_Drive_STD」を一例にして説明します。

3-1. デバッガの設定「J-Link版」



カテゴリ:	
一般オプション	設定
ランタイム解析	設定 ダウンロード イメージ 追加オブション マルチコア ブラヴイン
アセンブラ 出力コンバータ	ドライバ(D) 「指定位置まで実行(R) J-Link/J-Trace main
カスタムビルド ビルドアクション リンカ	セットアップマクロ(E) 国マウロファイルの使用(U) J-Link/J-Trace 選択
デバッガ シミュレータ CMSIS D	
I-jet/J et J-Lir ace	デバイス記述ファイル(C) デフォルトのオーバライド(O)
 デバッガ	TOOLKIT_DIR\$#CONFIG#debugger#Renesas#R7FS7G27H.ddf

カテゴリ:	「「「「」」」に「「「場出荷時設定」
一般オンション 青銅的解釈析	3771-1
ランタイム解析	設定 ダウンロード イメージ 追加オブション マルチコア ブラヴイン
アセンブラ	
出力コンバータ	■ 約//1-5000 アフラッシュローダ を使用する
カスタムビルド	▼フラッシュローダを使用する(U)
リンカ	「デフォルトのboardファイルのオーバライド(O)
デバッガ	\$TOOLKII_DIR\$Ficonfig#flashloader#Renesas#FlashR/FS
シミュレータ	編集
I-jet/JT t	□ フラッシュの前にマスイレースを実行
J-Link ce	
テノヽッカ	



カテゴリ: 一般オプション 静的解析 ランタイム解析 った。レマンパイラ	接続	工場出荷時設 ノークボイント ◎USB
マセンブラ 出力コンバータ カスタムビルド ビルドアクション	通信 ・ USB(U) ・ TCP/IP(T) IPアドレス:	Device 0 ◆ シリアル番号: IPアドレス マ aaabbbcccddd シリアル番号:
リンカ デパッガ シミュレータ CMSIS DAP Ligt/JTAGjet	インタフェース ・ JTAG(J) 。SWD(S)	JTAQスキャンチェーン JTAQスキャンチェーン(マルチターゲット)(A) TAP番号: 0 スキャンチェーン(こArmでないデバイスが含まれる のTTACで行った: 0
J-LINK/J-Trace	● 通信ログ(C) \$PROJ_DIR\$¥@	fcspycomm.log

3-2. デバッガの設定「l-jet版」

S7G2_ewarm_BLDC - I	AR Embedded Workbench IDE -	Arm 8.23.1
ファイル(F) 編集(E) 表示	(M) プロジェクト(P) Renesas Sy ① [] う C	/nergy I-jet/JTAGjet()) ソール(1) ウィンドウ(M) ヘルプ(H)
ワークスペース		
BLDC_Drive_STD - Debug		
ファイル ロ IIS7G2_ewarm_BLDC ロ BLDC_Drive_HAL 田 BLDC_Drive_ST	- Debug -	
	オブション(0)	
	メイク(M) コンパイル(C) すべてを再ビルド(B) クリーン(L)	 BLDC_Drive_STD」を選択 マウス右クリック 「オプション(」たな川ック
	C-STAT静的解析(C)	 ③「オノション」をクリック
	ビルドを停止(S)	
	追加(A)	•
一覧 BLDC_Drive_HA デバッグログ	削除(V) 名前の変更	▲ ů ;
ログ	ハージョン官埋システム(Y)	,
Mon Mar 04, 201 Synergy 8 23 1	ファイルの場所を開く	8.23.1 (C:¥Program Files¥IAR Systems¥Embedded Workbench for
Mon Mar 04, 201	ファイルのフロバティ(P)	ロードしています
	アクティブに設定(E)	
ビルド デバッグログ		
選択したアイテムのオプショ	ンを編集します	

/— ト"BLDC_Drive_STD"の	⊼Jション ≧
カテコリ: 一般オプション 静的解析 ジンタイム解析 C/C++コンパイラ アセンブラ 出力コンパータ カスタムビルド ビルドアクション リンカ デバシッガ マミュン CMSIS りませ コード cmsis Pt コード マーク マーク マーク マーク マーク マーク マーク マーク	工場出荷時設定 設定 ダウンロード イメージ 追加オラション マルチコア フラヴイン ドライバ(D) 「指定位置まで実行(R) 「Fjet/JTAGjet main セットアップマクロ(E) マクロファイルの(使用(U)) 「jet/JTAGjet 注影状 デパイス記述ファイル(C) 「ブンイン記述ファイル(C) デブスセルトウォンドライド(O)
デバッガ	「\$TOOLKIT_DIR\$¥CONFIG¥debugger¥Renesas¥R7FS7G27Hddf」

カテゴリ: 一般オプション 静的時候析 ランタイム解析 C/C++コンパイラ 四わってラ	ダウンロード 設定 ダウンロード イメージ 追加オブション マルチコア プラグイン
出力コンバータ カスタムビルド ビルドアクション リンカ デバッガ ジミュレータ CMSIS DI I-jet/JT Jun ce	 ペリファイする(V) ペリファイする(V) ペリファイリンコローダを使用する マフラッシュローダを使用する デフォルトのboardファイルのオーバライド(O) \$TOOLKIT_DIR\$+config#flashloader#Renesas¥FlashR7FS



ランタイム解析 C/C++コンパイラ アセンブラ 出力コンパータ カスタムビルド ビルドアクション リンカ デパッガ シミュレータ CMSIS DAP I-jet/JTASjet J-Link/J-Trace	設定 12/571-2 トレース ブレークポイント
---	---------------------------

3-3. デバッグ開始





【サンプル実行画面】



3-4. デバッグ終了



・「BLDC_Drive_HAL」は、上項と同じ操作をして下さい。

4. 注意事項

- ・本文書の著作権は、エーワン(株)が保有します。
- ・本文書を無断での転載は一切禁止します。
- ・本文書に記載されている内容についての質問やサポートはお受けすることが出来ません。
- ・本文章に関して、ルネサス エレクトロニクス社への問い合わせは御遠慮願います。
- ・本文書の内容に従い、使用した結果、損害が発生しても、弊社では一切の責任は負わないものとします。
- ・本文書の内容に関して、万全を期して作成しましたが、ご不審な点、誤りなどの点がありましたら弊社までご連絡くだされば幸いです。
- ・本文書の内容は、予告なしに変更されることがあります。

5. 商標

- ・EWARMは、IARシステムズ株式会社の登録商標、または商品名称です。
- ・Renesas Synergy[™]および S3A7/S7G2 は、ルネサス エレクトロニクス株式会社の登録商標、 または商品名です。
- ・その他の会社名、製品名は、各社の登録商標または商標です。

6. 参考文献

- ・「S3A7 ユーザーズマニュアル ハードウェア編」 ルネサス エレクトロニクス株式会社
- ・「S7G2 ユーザーズマニュアル ハードウェア編」 ルネサス エレクトロニクス株式会社
- ・ルネサス エレクトロニクス株式会社提供のサンプル集
- ・「IDEプロジェクト管理およびビルドガイド」 IARシステムズ株式会社
- ・「SSP vx.xx User's Manual」 ルネサス エレクトロニクス株式会社
- ・「X-Ware Component Documents for Renesas Synergy™」ルネサス エレクトロニクス株式会社

・その他

 $\mp 486-0852$

愛知県春日井市下市場町69-20 エーワン株式会社 https://www.robin-w.com

