

資料リスト 青字にはリンクが張られています。

【書籍の付録】

- 第5章の補足
- 第7章の補足
- ソースコードの説明
- おもちゃの二足歩行ロボットのメカの作成方法
- 部品リスト
- 工具リスト
- C S + の操作手順
- マイコン単独で実行させる方法
- パソコンのシリアルポート番号の調べ方
- ソースコード
 - maincc
 - spaghetticc
 - functionalcc
 - modularizationcc
 - walkcc
 - VBforWalk

【マイコンソフトウェア開発関連】

- [統合開発環境 CS+ for CC \(V7.00.00\)無償評価版：ルネサス](#)
- [CubeSuite+ V2.02.00 統合開発環境 ユーザーズマニュアル 起動編](#)
- [CubeSuite+ V2.01.00 RL78 設計編](#)
- [V2.02.00 RL78 デバッグ編](#)
- [V2.02.00 解析編](#)
- [CubeSuite+ V2.02.00 メッセージ編](#)
- [RL78/G12 ユーザーズマニュアル ハードウェア編](#)
- [CC-RL コンパイラ ユーザーズマニュアル \(Rev.1.08 2018.12\)](#)

【ROM化ユーティリティ】

- [ROMコード生成ユーティリティ HEX Consolidation Utility V1.01](#)
- [HEX Consolidation UtilityROM コード生成ユーティリティユーザーズマニュアル](#)
- [【無償版】Renesas Flash Programmer V3.05.01](#)
- [Renesas Flash Programmer V3.05フラッシュ書き込みソフトウェアユーザーズマニュアル](#)

【Visual Basic 関連】

- [Visual Studio Community \(Visual Studio 2017 \)ダウンロード](#)
- [Visual Studio Communityをインストールする方法の説明](#)

【USB-シリアル変換モジュール関連】

- [超小型USB-シリアル変換モジュール\(MPL2303SA\)のデバイスドライバ](#)

【設計ツール】

- [Enterprise Architect \(状態遷移設計ツール\)](#)

【参考】

- [NHKスペシャル「人体」](#)

【参考書籍】

- [新・明解C言語 入門編](#)
- [C言語 標準文法 ポケットリファレンス \[ANSI C、ISO C99 対応\]](#)
- [絵解き マイコンCプログラミング教科書](#)
- [装置制御のプログラミング](#)
- [RoboBooks 二足歩行ロボット製作超入門](#)
- [60日でできる! 二足歩行ロボット自作入門](#)
- [3ステップでしっかり学ぶ Visual Basic入門](#)
- [はじめて学ぶUML 第2版](#)
- [プログラミングの教科書シリーズ かんたんUML入門](#)

【規格関連】

ロボット及びロボティックデバイスー生活支援ロボットの安全要求事項

JIS B 8445

電気・電子・プログラマブル電子安全関連系の機能安全ー第4部：用語の定義及び略語

JIS C 0508-4

電気・電子・プログラマブル電子安全関連系の機能安全ー第5部：安全度水準決定方法の事例

JIS C 0508-5：1999(IEC 61508-5)

ディペンダビリティ マネジメントー第4ー3部：システム信頼性のための解析技法
ー故障モード・影響解析(FMEA)の手順

JIS C 5750-4-3

ディペンダビリティ マネジメントー第4ー4部：システム信頼性のための解析技法
ー故障の木解析(FTA)

JIS C 5750-4-4

医療機器ソフトウェアーソフトウェアライフサイクルプロセス

JIS T 2304：2017(IEC 62304：2006, Amd.1：2015)

医療機器ーリスクマネジメントの医療機器への適用

JIS T 14971

ディペンダビリティ(総合信頼性)用語

JIS Z 8115

情報処理用語(プログラム言語)

JIS X 0015：2002