

**TOSHIBA**

東芝 オリジナル CMOS 16ビット マイクロコントローラ

**TLCS-900/L1 シリーズ**

**TMP91FY42FG**

Not Recommended  
for New Design

株式会社 **東芝** セミコンダクター社

## はじめに

この度は弊社 16 ビットマイクロコントローラ TLCS-900/L1 シリーズ、TMP91FY42 をご利用いただき、誠にありがとうございます。

本 LSI をご利用になる前に、「使用上の注意、制限事項」の章を参照されませうことをお願いいたします。

Not Recommended  
for New Design

低電圧/低消費電力

CMOS 16 ビット マイクロコントローラ  
TMP91FY42FG

## 1. 概要と特長

TMP91FY42 は、低電圧/低消費電力動作が可能な高速・高機能 16 ビットマイクロコントローラです。TMP91FY42FG は、100 ピン ミニフラットパッケージ製品です。特長は次のとおりです。

- (1) オリジナル 16 ビット CPU (900/L1\_CPU 使用)
  - TLCS-90/900 と命令ニモニックで上位互換
  - 16M バイトのリニアアドレス空間
  - 汎用レジスタ&レジスタバンク方式
  - 16 ビット乗除算命令、ビット転送/演算命令
  - マイクロ DMA : 4 チャンネル (593 ns/2 バイト@27 MHz)
- (2) 最小命令実行時間 : 148ns (@27 MHz)
- (3) 内蔵 RAM : 16K バイト  
内蔵 ROM : 256K バイトフラッシュメモリ  
: 4K バイトマスク ROM (ブート機能用)
- (4) 外部メモリ拡張
  - 16 M バイト(プログラム/データ共通)まで拡張可能
  - 外部データバス 8/16 ビット幅共存可能  
…ダイナミックデータバスサイジング

## 当社半導体製品取り扱い上のごお願い

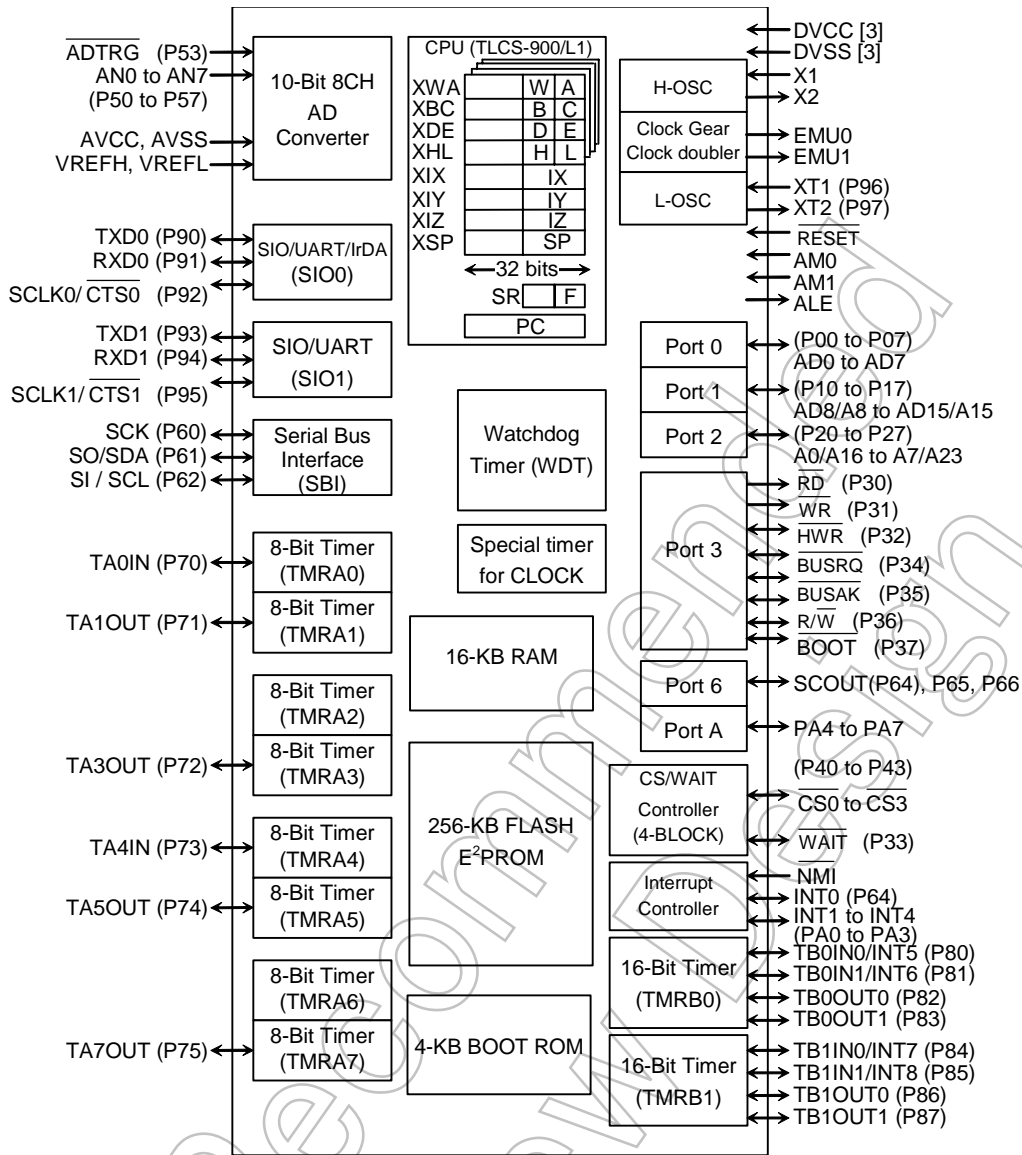
060629TBP

- 当社は品質、信頼性の向上に努めておりますが、一般に半導体製品は誤作動したり故障することがあります。当社半導体製品をご使用いただく場合は、半導体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、購入者側の責任において、機器の安全設計を行うことをお願いします。  
なお、設計に際しては、最新の製品仕様をご確認の上、製品保証範囲内でご使用いただくと共に、考慮されるべき注意事項や条件について「東芝半導体製品の取り扱い上のご注意とごお願い」、「半導体信頼性ハンドブック」などをご確認ください。 021023\_A
- 本資料に掲載されている製品は、一般的電子機器(コンピュータ、パーソナル機器、事務機器、計測機器、産業用ロボット、家電機器など)に使用されることを意図しています。特別に高い品質・信頼性が要求され、その故障や誤作動が直接人命を脅かしたり人体に危害を及ぼす恐れのある機器(原子力制御機器、航空宇宙機器、輸送機器、交通信号機器、燃焼制御、医療機器、各種安全装置など)にこれらの製品を使用すること(以下“特定用途”という)は意図もされていませんし、また保証もされていません。本資料に掲載されている製品を当該特定用途に使用することは、お客様の責任でなされることとなります。 021023\_B
- 本資料に掲載されている製品を、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応用製品に使用することはできません。 060106\_Q
- 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。 021023\_C
- 本資料に掲載されている製品は、外国為替及び外国貿易法により、輸出または海外への提供が規制されているものです。 021023\_E
- 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。 021023\_D
- マイコン製品の信頼性予測については、「品質保証と信頼性/取り扱い上のご注意とごお願い」の 1.3 項に記載されておりますので必ずお読みください。 030519\_S

本製品は、米国 SST 社 (Silicon Storage Technology, Inc.) からライセンスを受けた Super Flash® 技術を使用しています。Super Flash® は SST 社の登録商標です。

- (5) 8ビットタイマ : 8チャンネル
- (6) 16ビットタイマ : 2チャンネル
- (7) 汎用シリアルインタフェース : 2チャンネル
  - UART/同期両モード対応 : 2チャンネル
  - IrDA ver1.0 (115.2 kbps) 対応モード選択可能 : 1チャンネル
- (8) シリアルバスインタフェース : 1チャンネル  
I<sup>2</sup>Cバスモード/クロック同期式モード選択可能
- (9) 10ビットADコンバータ(サンプルホールド回路内蔵): 8チャンネル
- (10) ウォッチドッグタイマ
- (11) 時計用タイマ
- (12) チップセレクト/ウェイトコントローラ: 4チャンネル
- (13) 割り込み機能: 45本
  - CPU 9本 …… ソフトウェア割り込み命令、未定義命令実行違反
  - 内部 26本 …… 7レベルの優先順位の設定が可能
  - 外部 10本 …… 7レベルの優先順位の設定が可能  
(8本はエッジの極性選択可能)
- (14) 入出力ポート: 81端子
- (15) スタンバイ機能  
3種類のHALTモード(プログラマブルIDLE2, IDLE1, STOP)
- (16) クロック制御機能
  - クロックギア機能: 高周波クロック  $f_c \sim f_c/16$  まで切り替え可能
  - 時計用クロック ( $f_s = 32.768$  kHz)
- (17) 動作電圧
  - $V_{cc} = 2.7 \sim 3.6V$  ( $f_c \text{ max} = 27$  MHz Flash読み出し動作時)
  - $V_{cc} = 3.0 \sim 3.6V$  ( $f_c \text{ max} = 27$  MHz Flash消去/書き込み動作時)
- (18) パッケージ: LQFP100-P-1414-0.50F

注) クロック逡倍回路 (DFM) は、内蔵しておりません。



( ) : Initial function after reset

図 1.1 TMP91FY42 ブロック図

Not for use

## 2. ピン配置とピン機能

TMP91FY42 のピン配置図および入出力ピンの名称と概略機能を示します。

### 2.1 ピンの配置図

TMP91FY42 ピン配置図は、図 2.1.1のとおりです。

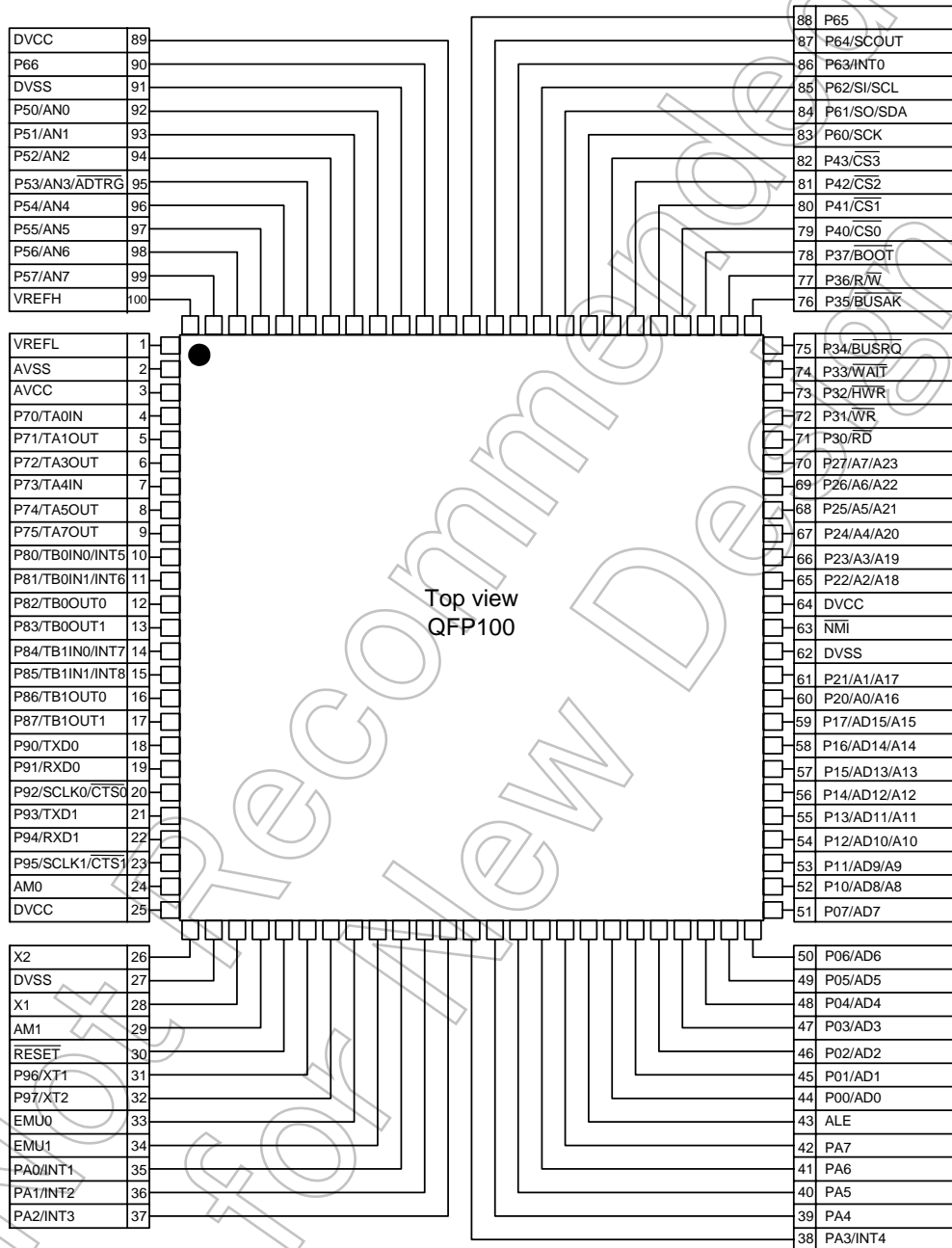


図 2.1.1 ピン配置図 (100 ピン LQFP)

## 2.2 ピン名称と機能

入出力ピンの名称と機能は、表 2.2.1のとおりです。

表 2.2.1 ピン名称と機能 (1/4)

ピン名称	ピン数	入出力	機能
P00~P07 AD0~AD7	8	入出力 入出力	ポート 0: ビット単位で入出力の設定ができる入出力ポートです。 アドレスデータ (下位): アドレス/データバス 0~7 です。
P10~P17 AD8~AD15 A8~A15	8	入出力 入出力 出力	ポート 1: ビット単位で入出力の設定ができる入出力ポートです。 アドレスデータ (上位): アドレス/データバス 8~15 です。 アドレス: アドレスバス 8~15 です。
P20~P27 A0~A7 A16~A23	8	入出力 出力 出力	ポート 2: ビット単位で入出力の設定ができる入出力ポートです。 アドレス: アドレスバス 0~7 です。 アドレス: アドレスバス 16~23 です。
P30 $\overline{RD}$	1	出力 出力	ポート 30: 出力専用ポートです。 リード: 外部メモリをリードするためのストロブ信号です。 ( $P3 < P30 > = 0$ , $P3FC < P30F > = 1$ ) にすることによって、内部エリアをリードした時も RD が出ます。
P31 $\overline{WR}$	1	出力 出力	ポート 31: 出力専用ポートです。 ライト: AD0~7 端子のデータをライトするためのストロブ信号です。
P32 $\overline{HWR}$	1	入出力 出力	ポート 32: 入出力ポートです。(プルアップ付) 上位ライト: AD8~15 端子のデータをライトするためのストロブ信号です。
P33 $\overline{WAIT}$	1	入出力 入力	ポート 33: 入出力ポートです。(プルアップ付) ウェイト: CPU へのバスウェイト要求端子です。 ( $(1+N)$ WAIT モード)
P34 $\overline{BUSRQ}$	1	入出力 入力	ポート 34: 入出力ポートです。(プルアップ付) バスリクエスト: AD0~15, A0~23, $\overline{RD}$ , $\overline{WR}$ , $\overline{HWR}$ , $R/\overline{W}$ , $\overline{CS0} \sim \overline{CS3}$ 端子をハイインピーダンスにすることを要求する信号です。(外付け DMAC 用)
P35 $\overline{BUSAK}$	1	入出力 出力	ポート 35: 入出力ポートです。(プルアップ付) バスアクノリッジ: $\overline{BUSRQ}$ を受けて AD0~15, A0~23, $\overline{RD}$ , $\overline{WR}$ , $\overline{HWR}$ , $R/\overline{W}$ , $\overline{CS0} \sim \overline{CS3}$ 端子が、ハイインピーダンスになったことを示す信号です。(外付け DMAC 用)
P36 $R/\overline{W}$	1	入出力 出力	ポート 36: 入出力ポートです。(プルアップ付) リード/ライト: "1" でリードサイクルまたはダミーサイクルを "0" でライトサイクルを示します。
P37 $\overline{BOOT}$	1	入出力 入力	ポート 37: 入出力ポートです。(プルアップ付) シングルブートモード設定端子です。 リセット解除時、P37=Low レベルでシングルブートモードが起動されません。
P40 $\overline{CS0}$	1	入出力 出力	ポート 40: 入出力ポートです。(プルアップ付) チップセレクト 0: アドレスが指定したアドレス領域内なら "0" を出力します。

注)  $\overline{BUSRQ}$ ,  $\overline{BUSAK}$  端子による外付け DMA コントローラでは、本デバイスの内蔵メモリおよび内蔵 I/O は、アクセスできません。

表 2.2.1 ピン名称と機能 (2/4)

ピン名称	ピン数	入出力	機能
P41 CS1	1	入出力 出力	ポート 41: 入出力ポートです。(プルアップ付) チップセレクト 1: アドレスが指定したアドレス領域内なら "0" を出力します。
P42 CS2	1	入出力 出力	ポート 42: 入出力ポートです。(プルアップ付) チップセレクト 2: アドレスが指定したアドレス領域内なら "0" を出力します。
P43 CS3	1	入出力 出力	ポート 43: 入出力ポートです。(プルアップ付) チップセレクト 3: アドレスが指定したアドレス領域内なら "0" を出力します。
P50~P57 AN0~AN7 ADTRG	8	入力 入力 入力	ポート 5: 入力専用ポートです。 アナログ入力: AD コンバータの入力です。 AD トリガ: AD コンバータの外部スタート要求端子です。 (P53 と兼用です)
P60 SCK	1	入出力 入出力	ポート 60: 入出力ポートです。 シリアルバスインタフェースの SIO モード時のクロック入出力端子です。
P61 SO SDA	1	入出力 出力 入出力	ポート 61: 入出力ポートです。 シリアルバスインタフェースの SIO モード時のデータ送信端子です。 シリアルバスインタフェースの I2C モード時のデータ送受信端子です。 プログラムによりオープンドレイン出力端子となります。
P62 SI SCL	1	入出力 入力 入出力	ポート 62: 入出力ポートです。 シリアルバスインタフェースの SIO モード時のデータ受信端子です。 シリアルバスインタフェースの I2C モード時のクロック入出力端子です。 プログラムによりオープンドレイン出力端子となります。
P63 INT0	1	入出力 入力	ポート 63: 入出力ポートです。 割り込み要求端子 0: プログラマブルなレベル/立ち上がり/下がりエッジ割り込み要求端子です。
P64 SCOUT	1	入出力 出力	ポート 64: 入出力ポートです。 システムクロック出力: f <sub>PPH</sub> , または fs を出力します。
P65	1	入出力	ポート 65: 入出力ポートです。
P66	1	入出力	ポート 66: 入出力ポートです。
P70 TA0IN	1	入出力 入力	ポート 70: 入出力ポートです。 8bit タイマ 0 入力: タイマ 0 の入力です。
P71 TA1OUT	1	入出力 出力	ポート 71: 入出力ポートです。 8bit タイマ 1 出力: タイマ 0 または タイマ 1 の出力です。
P72 TA3OUT	1	入出力 出力	ポート 72: 入出力ポートです。 8bit タイマ 3 出力: タイマ 2 または タイマ 3 の出力です。



表 2.2.1 ピン名称と機能 (3/4)

ピン名称	ピン数	入出力	機能
P73 TA4IN	1	入出力 入力	ポート 73: 入出力ポートです。 8bit タイマ 4 入力: タイマ 4 入力です。
P74 TA5OUT	1	入出力 出力	ポート 74: 入出力ポートです。 8bit タイマ 5 出力: タイマ 4 または タイマ 5 の出力です。
P75 TA7OUT	1	入出力 出力	ポート 75: 入出力ポートです。 8bit タイマ 7 出力: タイマ 6 または タイマ 7 の出力です。
P80 TB0IN0  INT5	1	入出力 入力  入力	ポート 80: 入出力ポートです。 16bit タイマ 0 入力 0: 16bit タイマ 0 のカウント/キャプチャトリガ入力になります。 割り込み要求端子 5: 立ち上がり/立ち下がりエッジがプログラマブルな割り込み要求端子です。
P81 TB0IN1  INT6	1	入出力 入力  入力	ポート 81: 入出力ポートです。 16bit タイマ 0 入力 1: 16bit タイマ 0 のカウント/キャプチャトリガ入力になります。 割り込み要求端子 6: 立ち上がりエッジの割り込み要求端子です。
P82 TB0OUT0	1	入出力 出力	ポート 82: 入出力ポートです。 16bit タイマ 0 出力 0: 16bit タイマ 0 の出力端子です。
P83 TB0OUT1	1	入出力 出力	ポート 83: 入出力ポートです。 16bit タイマ 0 出力 1: 16bit タイマ 0 の出力端子です。
P84 TB1IN0  INT7	1	入出力 入力  入力	ポート 84: 入出力ポートです。 16bit タイマ 1 入力 0: 16bit タイマ 1 のカウント/キャプチャトリガ入力になります。 割り込み要求端子 7: 立ち上がり/立ち下がりエッジがプログラマブルな割り込み要求端子です。
P85 TB1IN1  INT8	1	入出力 入力  入力	ポート 85: 入出力ポートです。 16bit タイマ 1 入力 1: 16bit タイマ 1 のカウント/キャプチャトリガ入力になります。 割り込み要求端子 8: 立ち上がりエッジの割り込み要求端子です。
P86 TB1OUT0	1	入出力 出力	ポート 86: 入出力ポートです。 16bit タイマ 1 出力 0: 16bit タイマ 1 の出力端子です。
P87 TB1OUT1	1	入出力 出力	ポート 87: 入出力ポートです。 16bit タイマ 1 出力 1: 16bit タイマ 1 の出力端子です。
P90 TXD0	1	入出力 出力	ポート 90: 入出力ポートです。 シリアル送信データ 0 プログラムによりオープンドレイン出力端子となります。
P91 RXD0	1	入出力 入力	ポート 91: 入出力ポートです。 シリアル受信データ 0
P92 SCLK0 CTS0	1	入出力 入出力 入力	ポート 92: 入出力ポートです。 シリアルクロック入出力 0 シリアルデータ送信可能 0 (Clear To Send)
P93 TXD1	1	入出力 出力	ポート 93: 入出力ポートです。 シリアル送信データ 1 プログラムによりオープンドレイン出力端子となります。

表 2.2.1 ピン名称と機能 (4/4)

ピン名称	ピン数	入出力	機能
P94 RXD1	1	入出力 入力	ポート 94: 入出力ポートです。 シリアル受信データ 1
P95 SCLK1 CTS1	1	入出力 入出力 入力	ポート 95: 入出力ポートです。 シリアルクロック入出力 1 シリアルデータ送信可能 1 (Clear To Send)
P96 XT1	1	入出力 入力	ポート 96: 入出力ポートです。オーブンドレイン出力端子です。 低周波発振器接続端子です。
P97 XT2	1	入出力 出力	ポート 97: 入出力ポートです。オーブンドレイン出力端子です。 低周波発振器接続端子です。
PA0~PA3 INT1~INT4	4	入出力 入力	ポート A0-A3: 入出力ポートです。 割り込み要求端子 1~4: 立ち上がり、または立ち下がりエッジでの割り込み要求端子です。
PA4~PA7	4	入出力	ポート A4-A7: 入出力ポートです。
ALE	1	出力	アドレスラッチ・イネーブル (ノイズ削減のため出力禁止に設定できます)
NMI	1	入力	ノンマスクابل割り込み要求端子: 立ち下がりエッジの割り込み要求端子です。プログラムにより、立ち上がりエッジでも割り込み要求可能となります。
AM0~1	2	入力	動作モード: AM1 = "1", AM0 = "1" に固定してください。
EMU0	1	出力	"開放" してください。
EMU1	1	出力	"開放" してください。
RESET	1	入力	リセット: LSI を初期化します。(プルアップ付)
VREFH	1	入力	AD コンバータ用基準電源入力端子です。(H)
VREFL	1	入力	AD コンバータ用基準電源入力端子です。(L)
AVCC	1		AD コンバータ電源端子
AVSS	1		AD コンバータ GND 端子 (0 V)
X1/X2	2	入出力	発振器接続端子
DVCC	3		電源端子 (全 DVCC 端子を電源に接続してください)
DVSS	3		GND 端子 (全 DVSS 端子を GND (0 V) に接続してください)

### 3. 動作説明

ここでは、TMP91FY42の機能および基本動作について、ブロックごとに説明します。

なお、本章の最後に「7. 使用上の注意、制限事項」としてブロック別の注意、制限事項などを掲載していますのでご確認ください。

#### 3.1 CPU

TMP91FY42には、高性能な16ビットCPU(900/L1 CPU)が内蔵されています。CPUの動作については、前章の“TLCS-900/L1 CPU”を参照してください。

ここでは、“TLCS-900/L1 CPU”にて説明されていないTMP91FY42独自のCPU機能について説明します。

##### 3.1.1 リセット動作

本デバイスにリセットをかけるには、電源電圧が動作範囲内であり、内部高周波発振回路の発振が安定した状態で少なくとも10システムクロック間(27 MHzクロック発振時で12  $\mu$ s)、**RESET**入力を“Low”レベルにしてください。また、電源投入時は**RESET**入力が“Low”レベルで、電源電圧が動作範囲内になり、内部高周波発振回路の発振が安定した状態で少なくとも10システムクロック間、**RESET**入力の“Low”レベルを保持してください。なお、リセット動作にてクロックギアは1/16モードに初期化されるので、システムクロック $f_{SYS}$ は $f_c/32$ ( $=f_c/16 \times 1/2$ )となります。

リセットが受け付けられると、CPUは、

- プログラムカウンタ PC をアドレス FFFF00H~FFFF02H に格納されているリセットベクタに従いセット  
PC (7:0) ← アドレス FFFF00H の値  
PC (15:8) ← アドレス FFFF01H の値  
PC (23:16) ← アドレス FFFF02H の値
- スタックポインタ XSP を 100H にセット
- ステータスレジスタ SR の IFF2~IFF0 ビットを“111”にセット(割り込みレベルのマスケジスタをレベル7にセット)
- ステータスレジスタ SR の MAX ビットを“1”にセット(マキシマムモードにセット)
- ステータスレジスタ SR の RFP2~RFP0 ビットを“000”にクリア(レジスタバンクを0にセット)

を行い、リセットが解除されると、セットされた PC に従い命令の実行を開始します。なお、上記以外の CPU 内部のレジスタは、変化しません。

また、リセットが受け付けられると、内蔵 I/O およびポート、その他の端子は、下記のとおりとなります。

- 内蔵 I/O のレジスタを初期化
- ポート端子(内蔵 I/O 用にも使える兼用端子を含む)を、汎用入力ポートまたは汎用出力ポートのモードにセット
- ALE 端子を“ハイインピーダンス”にセット

注) リセット動作により、CPUのPC、SR、XSP以外のレジスタ、内蔵RAMのデータは変化しません。

図 3.1.1にTMP91FY42のリセットタイミングチャートを示します。

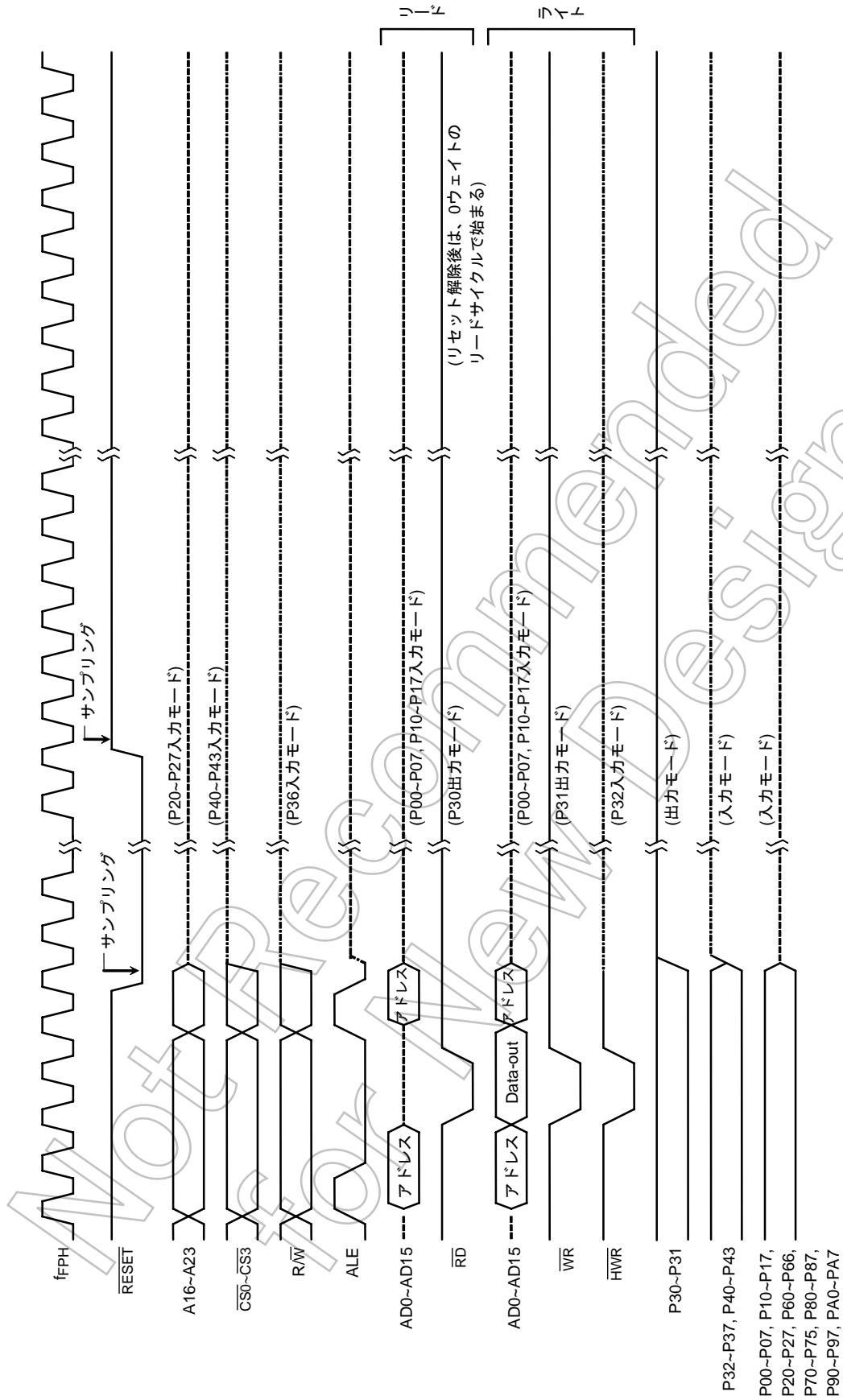




図 3.1.1 TMP91FY42 リセットタイミングチャート

### 3.1.2 動作モード概要

動作モードには、シングルチップモード、シングルブートモードがあります。各モードは、リセット解除時の端子状態により、設定されます。

- シングルチップモード：通常動作を行うモードです。リセット解除後、内蔵フラッシュメモリプログラムの実行を開始します。
- シングルブートモード：内蔵フラッシュメモリの書き換えをシリアル転送 (UART) で行うモードです。リセット解除後、内蔵ブート ROM が起動し、オンボード書き換えプログラムが実行されます。

表 3.1.1 動作モード設定表

動作モード	モード設定入力端子			
	RESET	BOOT (P37)	AM0	AM1
シングルチップ		H	H	H
シングルブート		L	H	H

### 3.2 メモリマップ

TMP91FY42 のメモリマップを、図 3.2.1 に示します。

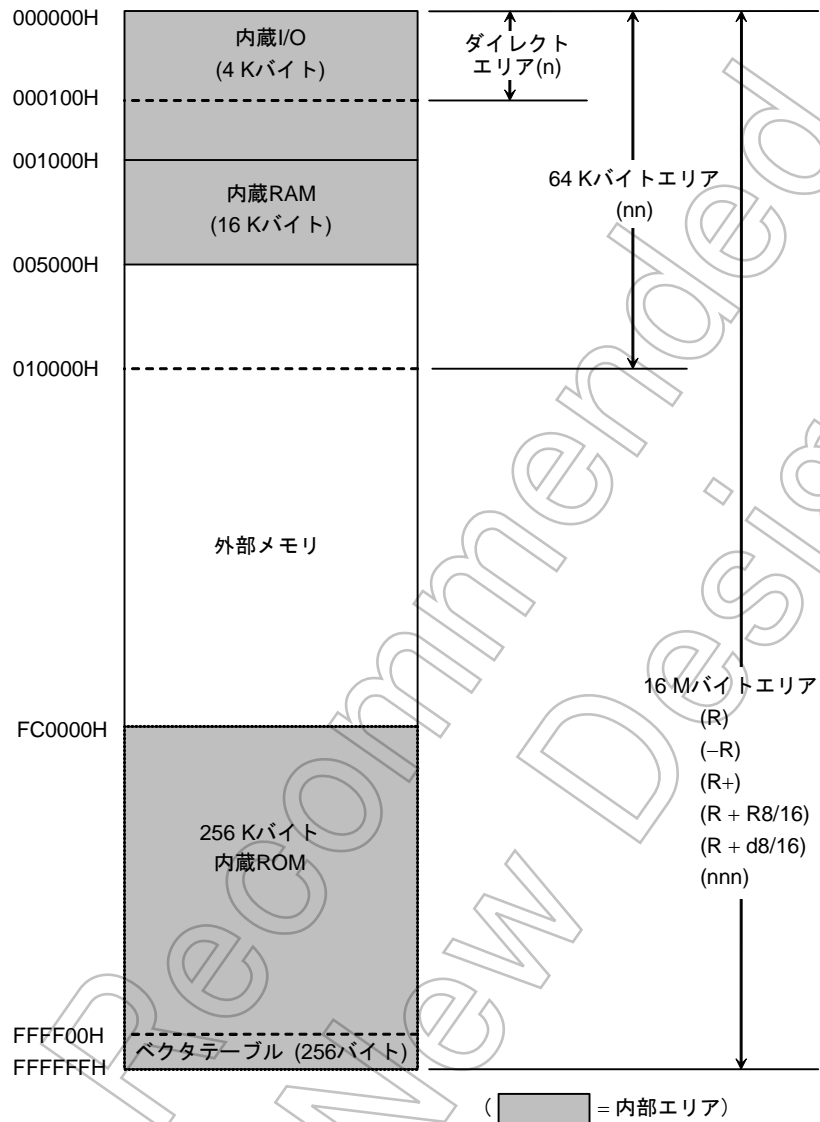


図 3.2.1 メモリマップ

### 3.3 システムクロック/スタンバイ制御、ノイズ低減機能

低消費電力、低ノイズ化のためにクロックギア、スタンバイ制御回路、ノイズ低減回路を内蔵しています。

クロックの動作モードとしては、シングルクロックモード(高周波発振回路)とデュアルクロックモード(高周波発振回路と低周波発振回路)の2モードがあります。

図 3.3.1に動作モード別状態遷移図を示します。

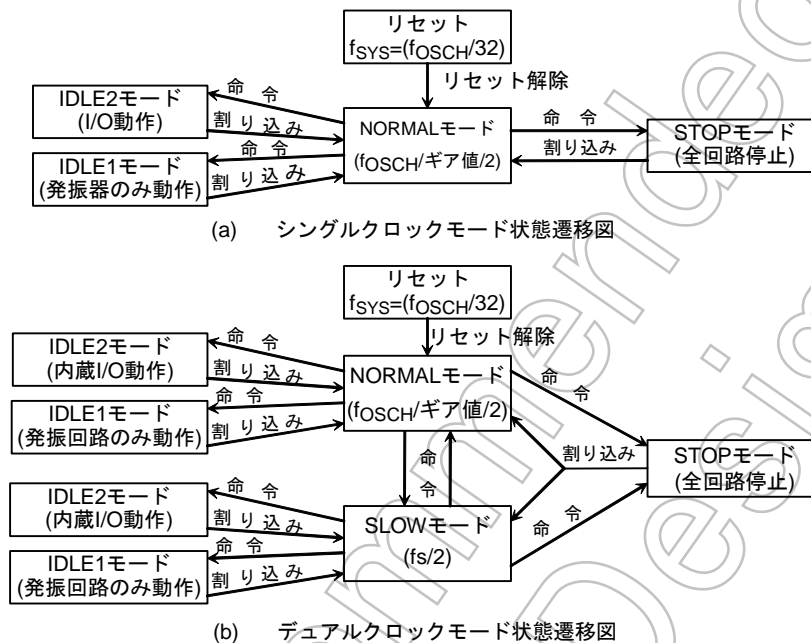


図 3.3.1 動作モード別状態遷移図

X1, X2 端子より入力されるクロック周波数を  $f_{OSCH}$ 、XT1, XT2 端子より入力されるクロック周波数を  $f_s$ 、SYSCR1<SYSCK>で選択されたクロックを  $f_{FPH}$ 、 $f_{FPH}$  を 2 分周したクロック周波数をシステムクロック  $f_{SYS}$  と定義します。また、この  $f_{SYS}$  の 1 周期を 1 ステートと定義します。

TMP91FY42 は、クロック通倍回路 (DFM) を内蔵していません。

3.3.1 クロックシステムブロック図

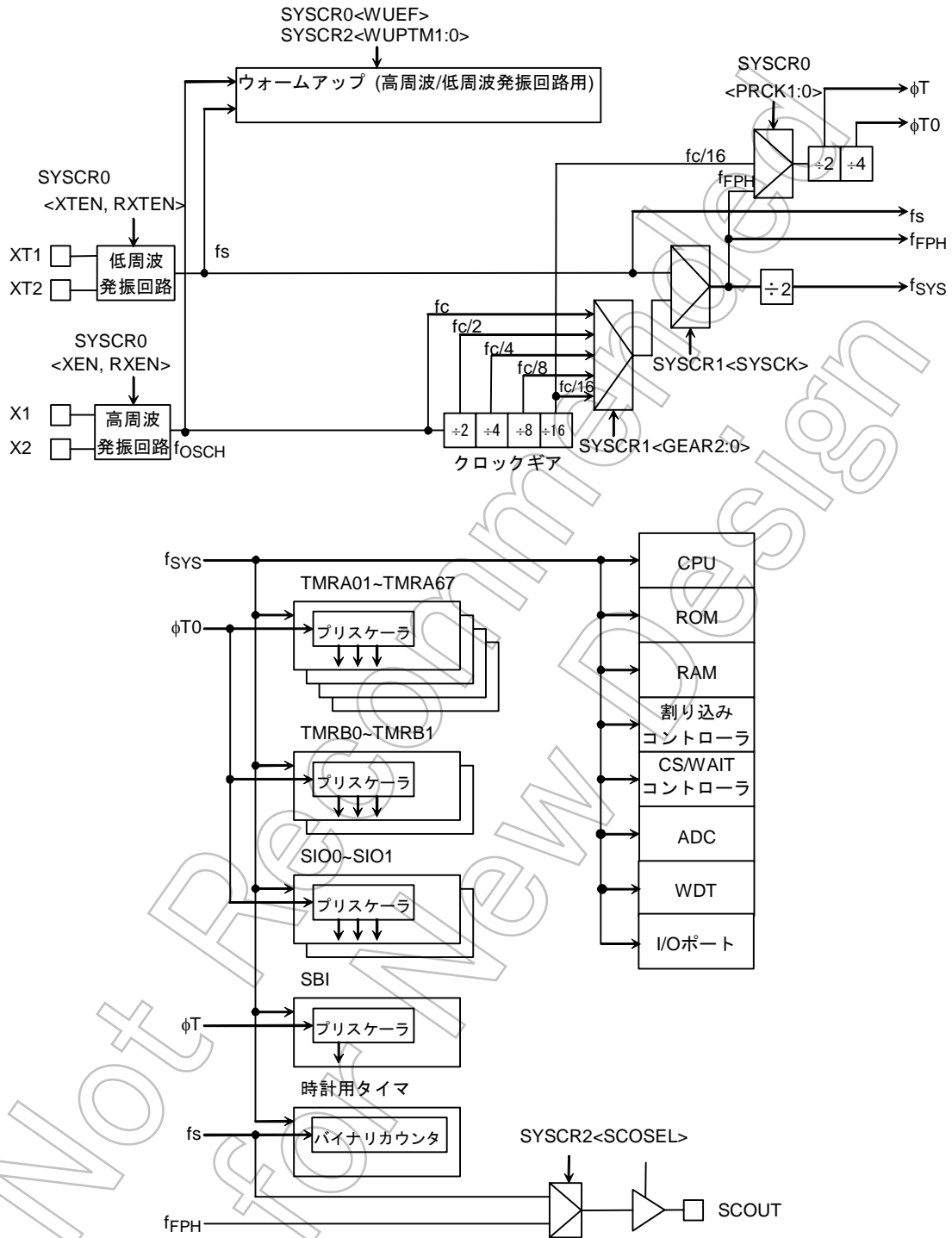


図 3.3.2 システムクロックのブロック図

注) TMP91FY42 は、クロック逡倍回路 (DFM) を内蔵していません。



3.3.2 SFR 説明

	7	6	5	4	3	2	1	0	
SYSCR0 (00E0H)	Bit symbol	XEN	XTEN	RXEN	RXTEN	RSYSCK	WUEF	PRCK1	PRCK0
	Read/Write	R/W							
	リセット後	1	0	1	0	0	0	0	0
	機能	高周波 発振回路 0: 停止 1: 発振	低周波 発振回路 0: 停止 1: 発振	STOPモード 解除後の 高周波 発振回路 0: 停止 1: 発振	STOPモード 解除後の 低周波 発振回路 0: 停止 1: 発振	STOPモード 解除後の クロック 選択 0: 高速 1: 低速	発振回路用 ウォーム アップタイ マ(WUP) 制御 0 ライト: Don't care 1 ライト: WUP スタート 0 リード: WUP 終了 1 リード: WUP 中	プリスケラ クロック選択 00: f <sub>FPH</sub> 01: 設定しないでください 10: fc/16 11: 設定しないでください	
SYSCR1 (00E1H)	Bit symbol					SYSCK	GEAR2	GEAR1	GEAR0
	Read/Write	R/W							
	リセット後					0	1	0	0
	機能					システム クロック 選択 0: 高速(fc) 1: 低速(fs)	高速クロックのギア選択 000: 高速クロック 001: 高速クロック/2 010: 高速クロック/4 011: 高速クロック/8 100: 高速クロック/16 101: 110: } 設定しないでください 111: }		
SYSCR2 (00E2H)	Bit symbol	SCOSEL	WUPTM1	WUPTM0	HALTM1	HALTM0			
	Read/Write	R/W							
	リセット後	0	1	0	1	1			
	機能	SCOUT の選択 0: fs 1: f <sub>FPH</sub>	発振回路用 WUP 時間 選択 00: 設定しないで ください 01: 2 <sup>8</sup> /入力周波数 10: 2 <sup>14</sup> /入力周波数 11: 2 <sup>16</sup> /入力周波数	HALT モード選択 00: 設定しないで ください 01: STOP モード 10: IDLE1 モード 11: IDLE2 モード				1: STOP モード中 も端子を ドライブ します	

注 1) SYSCR1<bit7:4>, SYSCR2<bit7,1>は、リードすると不定値がリードされます。

注 2) 内蔵 SBI を使用時は、プリスケラクロック選択レジスタ SYSCR0<PRCK1:0>に f<sub>FPH</sub> を設定してください。

図 3.3.3 クロック関係 SFR

	7	6	5	4	3	2	1	0
DFMCR0 (00E8H)	Bit symbol	ACT1	ACT0	DLUPFG	DLUPTM			
	Read/Write	R/W		R	R/W			
	リセット後	0	0	0	0			
	機能	"0"をライトしてください。						

	7	6	5	4	3	2	1	0	
DFMCR1 (00E9H)	Bit symbol	-	-	-	-	-	-	-	
	Read/Write	R/W							
	リセット後	0	0	0	1	0	0	1	1
	機能	アクセスしないでください。							

図 3.3.4 DMF 関係 SFR

注) TMP91FY42 は、DFM を内蔵していません。

	7	6	5	4	3	2	1	0	
EMCCR0 (00E3H)	Bit symbol	PROTECT	-	-	-	ALEEN	EXTIN	DRVOSCH	DRVOSCL
	Read/Write	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
	リセット後	0	0	1	0	0	0	1	1
	機能	プロテクト フラグ 0: OFF 1: ON	"0"をライトし てください。	"1"をライトし てください。	"0"をライトし てください。	0: ALE 出力 禁止 1: ALE 出力 許可	1: fc 外部 クロック	高周波発振回 路 ドライブ能力 1: NORMAL 0: WEAK	低周波発振回 路 ドライブ能力 1: NORMAL 0: WEAK
EMCCR1 (00E4H)	Bit symbol								
	Read/Write	"1FH" をライトでプロテクト OFF							
	リセット後	"1FH" 以外をライトでプロテクト ON							
	機能								

注) STOP モードから、発振を開始する時など、発振停止から発振を再起動する場合は、EMCCR0<DRVOSCH>,<DRVOSCL>を"1"に設定してください。

図 3.3.5 ノイズ関係 SFR

### 3.3.3 システムクロック制御部

システムクロック制御部は、CPU コアおよび内蔵 I/O へ供給されるシステムクロック (fsys) を生成する回路です。高周波/低周波の 2 つの発振回路から出力される fc, fs クロックを入力としてシステムクロックの高速/低速の切り替えは、SYSCR1<SYSCK>により行います。高周波/低周波発振回路の発振制御は、SYSCR0<XEN>, <XTEN>によりそれぞれ行います。高速クロックが選択されている状態において (SYSCR1<SYSCK>="0"), SYSCR0<XEN>="0" に設定しても発振は停止しません。同様に SYSCR1<SYSCK>="1" の時に、SYSCR0<XTEN>="0" に設定しても発振は停止しません。さらに SYSCR1<GEAR2:0> で高速クロックのギアを 1, 2, 4, 8, 16 段 (fc, fc/2, fc/4, fc/8, fc/16) に切り替えることにより、消費電力の低減を図ることができます。

リセットにより、シングルクロックモードになり、<XEN>="1", <XTEN>="0", <SYSCK>="0", <GEAR2:0>="100" に初期化されますので、システムクロック fsys は fc/32 (= fc/16 × 1/2) となります。高周波発振回路に 27 MHz の発振子を接続した場合、リセットにより fsys は 0.84 MHz となります。

#### (1) NORMAL ↔ SLOW モードの切り替え

NORMAL モードとは、システムクロックとして fc を使用した場合、SLOW モードとは、fs を使用した場合です。

発振子の発振安定を確認してから切り替えるためにウォームアップタイムがあります。ウォームアップ時間は発振子の特性に合わせて SYSCR2<WUPTM1:0>により選択できます。SYSCR0<WUEF>をリードすることにより、ウォームアップタイムの開始/終了を確認することができます。NORMAL ↔ SLOW モードの切り替え時は、設定例 1, 設定例 2 を参考にしてください。

表 3.3.1 に切り替え時のウォームアップ時間を示します。

- 注 1) 切り替えようとする発振回路に外部クロック入力を使用し、発振が安定している場合はウォームアップを実行する必要はありません。
- 注 2) ウォームアップタイムは、発振周波数にゆらぎがある場合は誤差を含みます。従って概略時間としてとらえる必要があります。
- 注 3) 低周波発振回路使用上の注意点  
ポート 96, 97 に低周波発振子を接続する場合、消費電力削減のために下記の設定が必要です。

(発振子接続の場合)

P9CR<P96C, P97C>="11", P9<P96:97>="00" に設定してください。

(外部クロック入力の場合)

P9CR<P96C, P97C>="11", P9<P96:97>="10" に設定してください。

表 3.3.1 ウォームアップ時間 (クロック切り替え時)

ウォームアップ タイム選択 SYSCR2<WUPTM1:0>	NORMAL へ切り替え時 (fc)	SLOW へ切り替え時 (fs)
01 (2 <sup>0</sup> /発振周波数)	9.0 [μs]	7.8 [ms]
10 (2 <sup>14</sup> /発振周波数)	0.607 [ms]	500 [ms]
11 (2 <sup>16</sup> /発振周波数)	2.427 [ms]	2000 [ms]

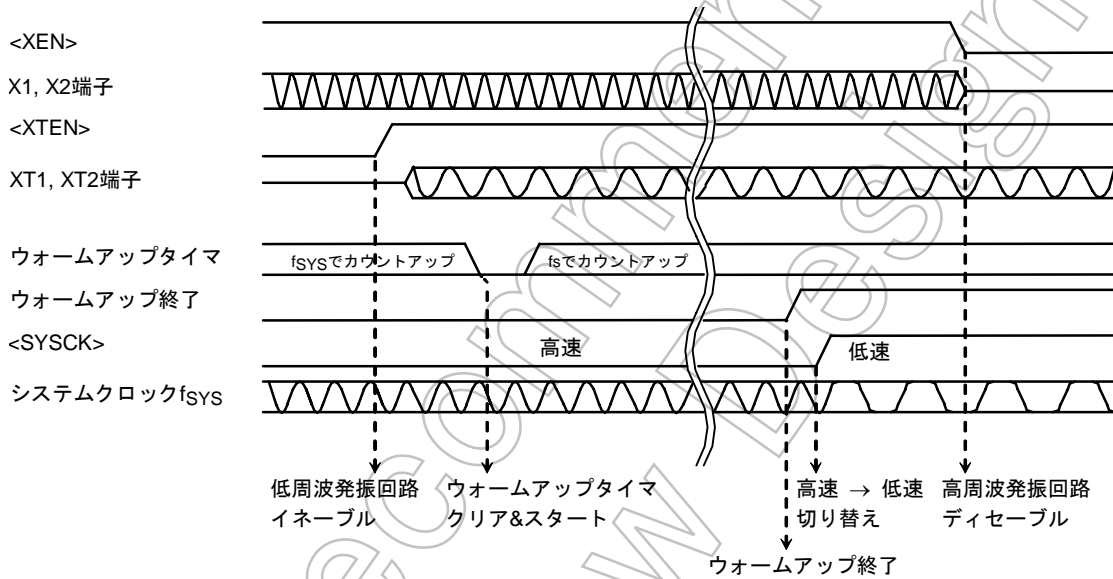
計算値は foscH  
=27 MHz,  
fs = 32.768 kHz  
の場合です。

設定例 1

NORMAL モード から SLOW モード へ切り替える場合

SYSCR0	EQU	00E0H	
SYSCR1	EQU	00E1H	
SYSCR2	EQU	00E2H	
LD	(SYSCR2), X-11--X-B		; ウォームアップ時間を $2^{16}/f_s$ に設定 注) 発振子により設定値を変更してください
SET	6, (SYSCR0)		; 低周波発振回路イネーブル
SET	2, (SYSCR0)		; ウォームアップタイムクリア&スタート
WUP:	BIT	2, (SYSCR0)	}; ウォームアップ終了検出
	JR	NZ, WUP	
	SET	3, (SYSCR1)	; 高速 → 低速へ切り替え
	RES	7, (SYSCR0)	; 高周波発振回路ディセーブル

X: Don't care、-: No change

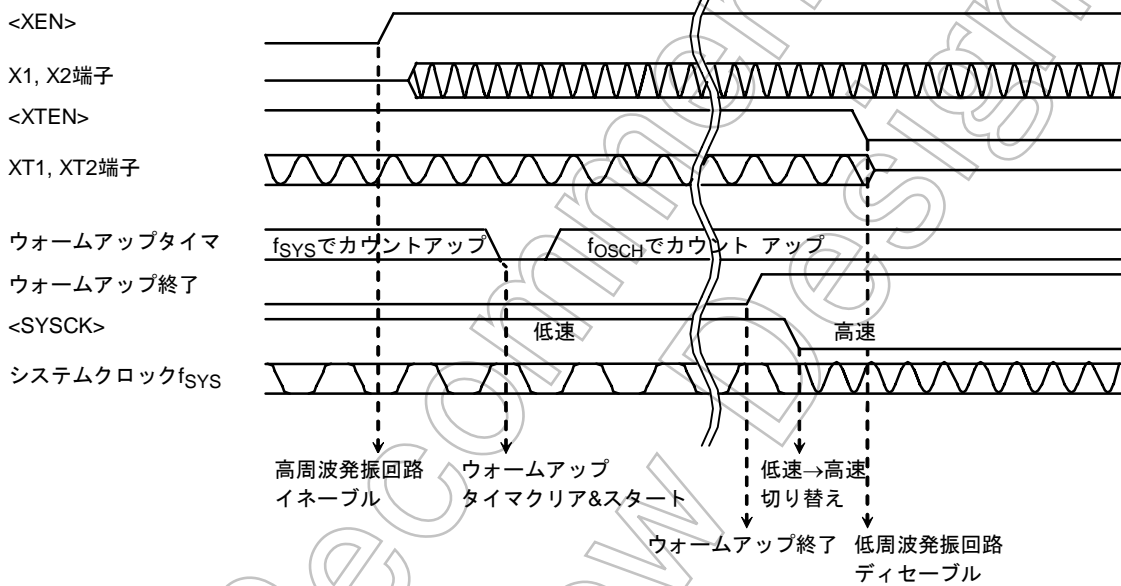


設定例 2

SLOW モードから NORMAL モードへ切り替える場合

SYSCR0	EQU	00E0H	
SYSCR1	EQU	00E1H	
SYSCR2	EQU	00E2H	
	LD	(SYSCR2), X-10--X-B	; ウォームアップ時間を $2^{14}/f_c$ に設定 注) 発振子により設定値を変更してください
	SET	7, (SYSCR0)	; 高周波発振回路イネーブル
	SET	2, (SYSCR0)	; ウォームアップタイムクリア&スタート
WUP:	BIT	2, (SYSCR0)	; } ウォームアップ終了検出
	JR	NZ, WUP	; }
	RES	3, (SYSCR1)	; 低速 → 高速へ切り替え
	RES	6, (SYSCR0)	; 低周波発振回路ディセーブル

X: Don't care、 -: No change



## (2) クロックギアの切り替え

SYSCR1<SYSCK> = “0” にて高速クロック  $f_c$  を選択した場合、クロックギア選択レジスタ SYSCR1<GEAR2:0> により  $f_{FPH}$  を  $f_c$ ,  $f_c/2$ ,  $f_c/4$ ,  $f_c/8$ ,  $f_c/16$  のいずれかに設定できます。クロックギアを使用して  $f_{FPH}$  を切り替えることにより、消費電力の低減が図れます。

下記に、クロックギアの切り替え例を示します。

## 設定例

## クロックギアの切り替え

```
SYSCR1    EQU    00E1H

LD        (SYSCR1), XXXX0000B ; fFPH を fc へ切り替え
                               (=システムクロック fsys を fc/2 へ切り替え)
```

X: Don't care

## (クロックギア切り替え時の注意点)

クロックギアの切り替えは、設定例のように SYSCR1<GEAR2:0> レジスタへ値をライトすることにより実行されますが、ライトした後すぐには切り替わらず、数クロックの実行時間が必要となります。よって、クロックギア切り替え命令の次の命令は、切り替え前のクロックギアで実行する場合があります。クロックギア切り替え命令の次の命令から切り替え後のクロックで実行すべき場合は、下記例のようなダミーの命令 (ライトサイクルが実行される命令) を挿入してください。

(例)

```
SYSCR1    EQU    00E1H
LD        (SYSCR1), XXXX0001B ; fsys を fc/4 へ切り替え
LD        (DUMMY), 00H        ; ダミー命令
          切り替え後のクロックギア
          で実行すべき命令
```

## (3) 内部クロックの端子出力機能

内部クロック  $f_{FPH}$  または  $f_s$  を P64/SCOUT 端子から出力できます。

ポート 6 関係のレジスタ P6CR<P64C> = “1”, P6FC<P64F> = “1” に設定することにより、P64/SCOUT 端子は SCOUT 出力端子になります。出力クロックの選択は SYSCR2<SCOSEL> によって設定します。

表 3.3.2 に P64/SCOUT 端子を SCOUT 出力に設定した場合の HALT モード別端子状態を示します。

表 3.3.2 HALT モード別 SCOUT 出力状態

SCOUT 選択	HALT モード	HALT モード		
	NORMAL, SLOW	IDLE2	IDLE1	STOP
<SCOSEL> = “0”	f <sub>s</sub> クロックを出力します			“0” または “1” に 固定されます
<SCOSEL> = “1”	f <sub>FPH</sub> クロックを出力します			

### 3.3.4 プリスケアラ クロック制御部

内蔵 I/O (TMRA01~TMRA67, TMRB0~TMRB1, SIO0~SIO1,SBI) には、それぞれにクロックを分周するプリスケアラがあります。

これらのプリスケアラへ入力するクロック  $\phi T0$ ,  $\phi T0$  は、 $f_{FPH}$ ,  $f_c/16$  の 2 種類から SYSCR0<PRCK1:0>で選択されたクロックをそれぞれ 2 分周、4 分周したクロックです。

内蔵 SBI を使用時には、<PRCK1:0>を“00”に設定してください。

### 3.3.5 ノイズ低減回路

EMI (不要輻射ノイズ) の低減、EMS (耐ノイズ対策) の強化を目的として、以下のような特長を実現する回路を内蔵しています。

- (1) 高周波発振回路のドライブ能力低減
- (2) 低周波発振回路のドライブ能力低減
- (3) 高周波発振回路のシングルドライブ化
- (4) ALE 端子の出力禁止
- (5) プロテクトレジスタによる暴走対策

(1)~(5) は、EMCCR0, EMCCR1 レジスタによる設定が必要です。

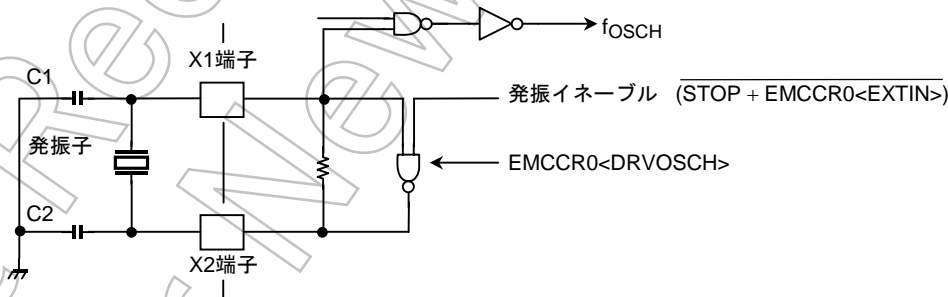
以下に(1)~(5)について説明します。

- (1) 高周波発振回路のドライブ能力低減

(目的)

外部に発振子を接続する場合に、発振回路から出力される発振ノイズの抑制、発振回路の低消費電力化。

(ブロック図)



(設定方法)

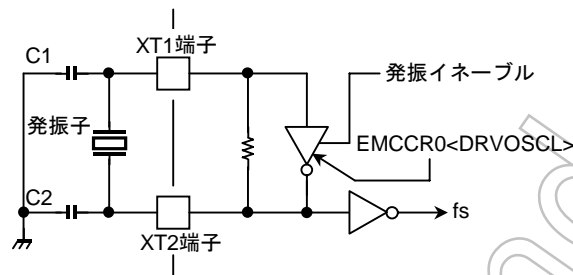
EMCCR0<DRVOSCH>に“0”をライトすることにより、発振回路のドライブ能力は低減します。リセットにより、<DRVOSCH>は“1”に初期化されますので、電源投入時はノーマルのドライブ能力で発振開始します。Vcc ≤ 2.7 V では、高速発振器のドライブ能力選択機能は使用できません。EMCCR0<DRVOSCH>に“0”を設定しないでください。

## (2) 低周波発振回路のドライブ能力低減

(目的)

外部に発振子を接続する場合に、発振回路から出力される発振ノイズの抑制、発振回路の低消費電力化。

(ブロック図)



(設定方法)

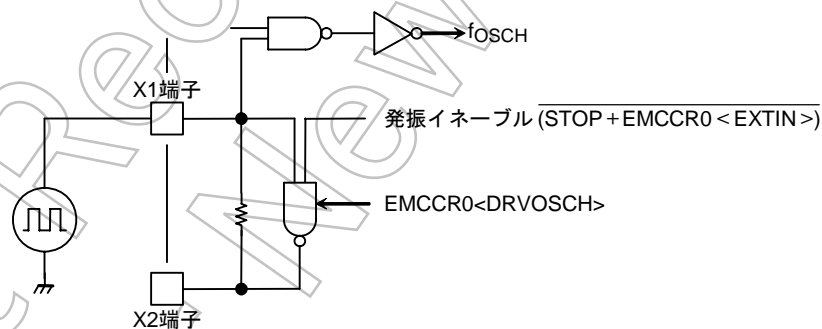
EMCCR0<DRVOSCL>に“0”をライトすることにより、発振回路のドライブ能力は低減します。リセットにより、<DRVOSCL>は“1”に初期化されます。

## (3) 高周波発振回路のシングルドライブ化

(目的)

外部に発振回路を接続する場合に、ツインドライブの不要化、X2端子開放時にノイズ混入による誤動作防止。

(ブロック図)



(設定方法)

EMCCR0<EXTIN>に“1”をライトすることにより、発振回路は発振禁止となります。X2端子は“1”を出力状態となります。

リセットにより、<EXTIN>は“0”に初期化されます。

注) 外部に発振子を接続している場合は、EMCCR0<EXTIN>に“1”をライトしないでください。

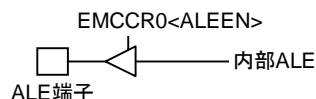


## (4) ALE 端子の出力禁止

(目的)

外部エリアをアクセスしない場合の不要なクロック性ノイズの低減。

(ブロック図)



(設定方法)

EMCCR0&lt;ALEEN&gt;に“0”をライトすることにより、ALE 端子の出力バッファは出力禁止となり、ALE 端子はハイインピーダンス状態となります。

リセットにより&lt;ALEEN&gt;は“0”に初期化されます。

外部エリアをアクセスする際には、アクセスする前に&lt;ALEEN&gt;に“1”をライトしてください。

## (5) プロテクトレジスタによる暴走対策

(目的)

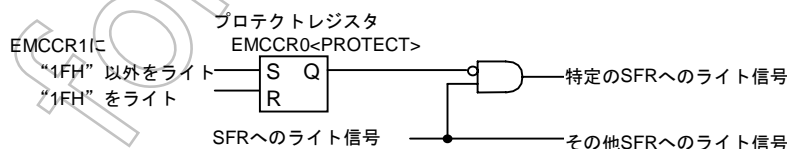
ノイズ混入などによるプログラムの暴走時の対策。

暴走時の対策プログラムがクロックの停止、メモリ制御レジスタ (CS/WAIT コントローラ) の変更などによりフェッチ不可能な状態になることを防止するため、プロテクトをかけると特定の SFR をライト動作禁止にします。

特定の SFR 一覧

- |  |
|--|
| 1. CS/WAIT コントローラ<br>B0CS, B1CS, B2CS, B3CS, BEXCS,<br>MSAR0, MSAR1, MSAR2, MSAR3,<br>MAMR0, MAMR1, MAMR2, MAMR3 |
| 2. クロックギア (EMCCR1 のみはライト可能です)<br>SYSCR0, SYSCR1, SYSCR2, EMCCR0  |
| 3. (DFM) DFMCR0  |

(ブロック図)



(設定方法)

EMCCR1 レジスタに“1FH”以外のコードをライトするとプロテクト ON 状態となります。この動作により特定の SFR へのライト動作ができなくなります。

EMCCR1 レジスタに“1FH”をライトするとプロテクト OFF 状態となります。プロテクトの状態は、EMCCR0&lt;PROTECT&gt;をリードすることにより確認できます。

リセットにより、プロテクト OFF 状態となります。

### 3.3.6 スタンバイ制御

#### (1) HALT モード

HALT 命令を実行すると、SYSCR2<HALTM1:0>の設定により、IDLE2、IDLE1、STOP のいずれかの HALT モードになります。

IDLE2、IDLE1、STOP モードの特長は、次のとおりです。

#### 1. IDLE2: CPU のみ停止するモードです。

内蔵I/Oは、SFRの中にIDLE2モード時の動作/停止設定レジスタを持ち、IDLE2モードでの動作設定が可能です。

表 3.3.3にIDLE2モードにおける動作設定レジスタを示します。

表 3.3.3 IDLE2モードでの内蔵 I/O 動作設定レジスタ

内蔵 I/O	SFR
TMRA01	TA01RUN<I2TA01>
TMRA23	TA23RUN<I2TA23>
TMRA45	TA45RUN<I2TA45>
TMR67	TA67RUN<I2TA67>
TMRB0	TB0RUN<I2TB0>
TMRB1	TB1RUN<I2TB1>
SIO0	SC0MOD1<I2S0>
SIO1	SC1MOD1<I2S1>
SBI	SBI0BR0<I2SBI0>
AD コンバータ	ADMOD1<I2AD>
WDT	WDMOD<I2WDT>

#### 2. IDLE1: 発振回路と時計用タイマのみ動作します。

#### 3. STOP: すべての内部回路が停止します。

ホルト状態での各ブロックの動作を 表 3.3.4に示します。

表 3.3.4 ホルト状態での各ブロックの動作

HALT モード		IDLE2	IDLE1	STOP
SYSCR2<HALTM1:0>		11	10	01
動作 ブ ロ ッ ク	CPU	停止		
	I/O ポート	HALT 命令実行時の状態を保持		表 3.3.7,表 3.3.8 参照
	TMRA01~TMRA67, TMRB0~TMRB1	動作するブロックをプログラマ ブルに選択可		停止
	SIO0~SIO1, SBI			
	AD コンバータ			
	WDT			
	時計用タイマ	動作可		
	割り込みコントローラ	動作		

## (2) ホルト状態からの解除

ホルト状態からの解除は、割り込み要求、または、リセットにより行うことができます。使用できるホルト解除ソースは、CPUのステータスレジスタSRに割り付けられている割り込みマスクレジスタ<IFF2:0>の状態と、HALTモードの組み合わせにより決まります。詳細を表 3.3.5に示します。

## • 割り込み要求による解除

割り込み要求によるホルト状態からの解除動作は、割り込み許可状態により異なります。HALT 命令実行前に設定されている割り込み要求レベルが割り込みマスクレジスタの値以上であれば、ホルト解除後、その要因による割り込み処理を行い、“HALT”命令の次の命令から処理をスタートします。割り込み要求レベルが割り込みマスクレジスタの値より小さい場合はホルト解除を行いません(ノンマスクブル割り込みでは、マスクレジスタの値に関係なくホルト解除後、割り込み処理を行います)。

ただし、INT0~INT4 と時計用タイマ割り込み INTRTC に限り、割り込み要求レベルが割り込みマスクレジスタの値より小さい場合でも、ホルト状態からの解除を行うことができます。この場合、割り込み処理は行わず HALT 命令の次の命令から処理をスタートします(割り込み要求フラグは“1”を保持します)。

注) 通常は、割り込みによってホルト状態を解除することができますが、HALT モードが IDLE1、STOP モードに設定されている状態 (IDLE2 は対象外) で、CPU が HALT モードに移行しようとしている期間 ( $f_{\text{FPH}}$  約 5 クロックの間) に、HALT モードを解除可能な割り込み (NMI, INT0~INT4, INTRTC) が入力されても、ホルトが解除できない場合があります (割り込み要求は内部に保留されます)。HALT モードへ完全に移行された後に、再度割り込みが発生すれば、問題なく HALT モードを解除できますが、割り込み処理は内部に保留された割り込みと現在の割り込みを比較し、その優先順位に従って順次処理されます。

## • リセットによる解除

リセットにより、すべてのホルト状態からの解除を行うことができます。

ただし、STOPモードの解除では、発振回路動作が安定するための十分なリセット時間(表 3.3.6参照)が必要です。

リセットによる解除では、内蔵 RAM のデータは、ホルト状態に入る直前の状態を保持できますが、その他の設定は初期化されます(割り込みによる解除では、ホルト状態に入る直前の状態を保持します)。

表 3.3.5 ホルト解除ソースとホルト解除の動作

割り込み受け付け状態		割り込み許可 (割り込みレベル) ≥ (割り込みマスク)			割り込み禁止 (割り込みレベル) < (割り込みマスク)			
		HALT モード	IDLE2	IDLE1	STOP	IDLE2	IDLE1	STOP
ホル ト 解 除 ソ ース	割 り 込 み	NMI	◆	◆	◆ <sup>*1</sup>	—	—	—
		INTWD	◆	×	×	—	—	—
		INT0~INT4 (注 1)	◆	◆	◆ <sup>*1</sup>	○	○	○ <sup>*1</sup>
		INTRTC	◆	◆	×	○	○	×
		INT5~INT8	◆ (注 2)	×	×	×	×	×
		INTTA0~INTTA7	◆	×	×	×	×	×
		INTTB00, INTTB01, INTTB10, INTTB11, INTTBOF0, INTTBOF1	◆	×	×	×	×	×
		INTRX0~INTRX1, INTTX0~INTTX1	◆	×	×	×	×	×
		INTSBI	◆	×	×	×	×	×
		INTAD	◆	×	×	×	×	×
		RESET	LSI を初期化します。					

- ◆: ホルト解除後、割り込み処理を開始します。
- : ホルト解除後、HALT 命令の次のアドレスから処理を開始します (割り込み処理は行いません)。
- ×: ホルト解除に使用できません。
- : ノンマスクブル割り込みの優先順位レベル (割り込み要求レベル) は最優先の “7” に固定されているため、この組み合わせはありません。

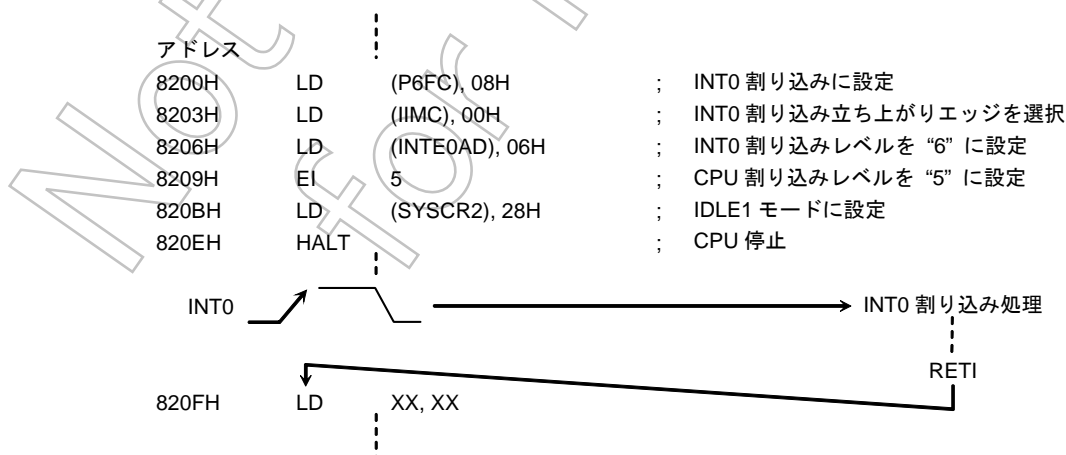
\*1: ウォームアップ時間経過後にホルト解除を行います。

注 1) 割り込み許可状態において、レベルモードの INT0 割り込みによるホルト解除を行う場合、割り込み処理が開始されるまで “H” レベルを保持してください。それ以前で “L” レベルにした場合は、正しい割り込み処理を開始できません。

注 2) 外部割り込み INT5~INT8 を IDLE2 モード時に使用する場合、16 ビットタイマ RUN レジスタ TB0RUN<I2TB0>、TB1RUN<I2TB1>を “1” にセットしてください。

(ホルト状態からの解除例)

IDLE1 モードのホルト状態をエッジモードの INT0 割り込みにより解除する場合。



## (3) 各モードの動作

## 1. IDLE2 モード

各内蔵 I/O の SFR 中にある IDLE2 モード時の動作/停止設定レジスタで指定した内蔵 I/O のみ動作し、CPU の命令実行動作は停止します。システムクロックは動作しています。

IDLE2 モードの割り込みによるホルト解除のタイミング例を図 3.3.6 に示します。

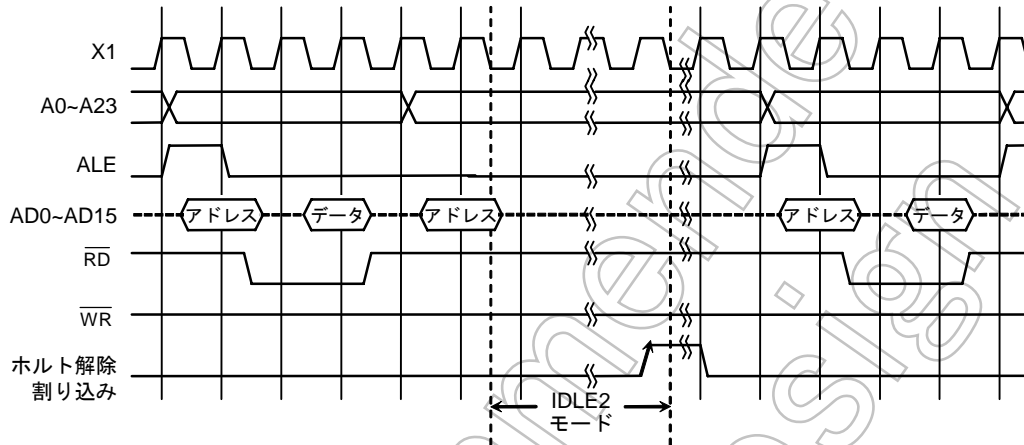


図 3.3.6 割り込みによるホルト解除のタイミング例 (IDLE2 モード時)

## 2. IDLE1 モード

発振回路と時計用タイマのみ動作し、システムクロックは停止します。IDLE2 モードに比べ消費電力の低減が図れます。

ホルト状態での、割り込み要求のサンプリングは、システムクロックと非同期に行われますが、解除 (動作の再開) は同期して行われます。

IDLE1 モードの割り込みによるホルト解除のタイミング例を図 3.3.7 に示します。

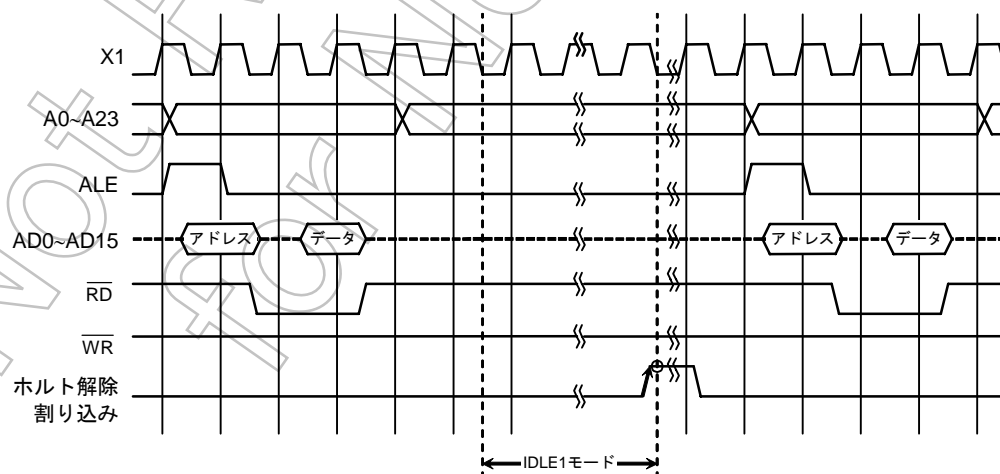


図 3.3.7 割り込みによるホルト解除のタイミング例 (IDLE1 モード時)

### 3. STOP モード

発振回路も含めて、すべての内部回路が停止します。また、STOPモード時の端子状態は、SYSCR2<DRVE>の設定により制御します。STOPモード時の端子状態を 表 3.3.7、表 3.3.8に示します。

STOPモードを解除する場合は、発振回路の安定化のため、ウォームアップ時間経過後に、システムクロックの出力を開始します。ウォームアップ時間の設定は、SYSCR2<WUPTM1:0>で行います。表 3.3.6に設定例を示します。STOPモード解除後は、SYSCR0<RXEN, RXTEN, RSYSCK>の設定に従い動作を開始します（ホルト解除後の動作モード(NORMAL/SLOW)を選択できます）。この設定は“HALT”命令実行前に行う必要があります。

STOPモードの前で異なる動作モードを使用する場合、HALT命令を実行中(6ステート期間)にホルト解除割り込みが受け付けられると、動作モードの変更が行われなままホルト解除を行うことがあります。HALT命令実行中に割り込みが入力されるようなシステムでは、STOPモードの前で同じ動作モードを設定してください。

STOPモードの割り込みによるホルト解除のタイミング例を図 3.3.8に示します。

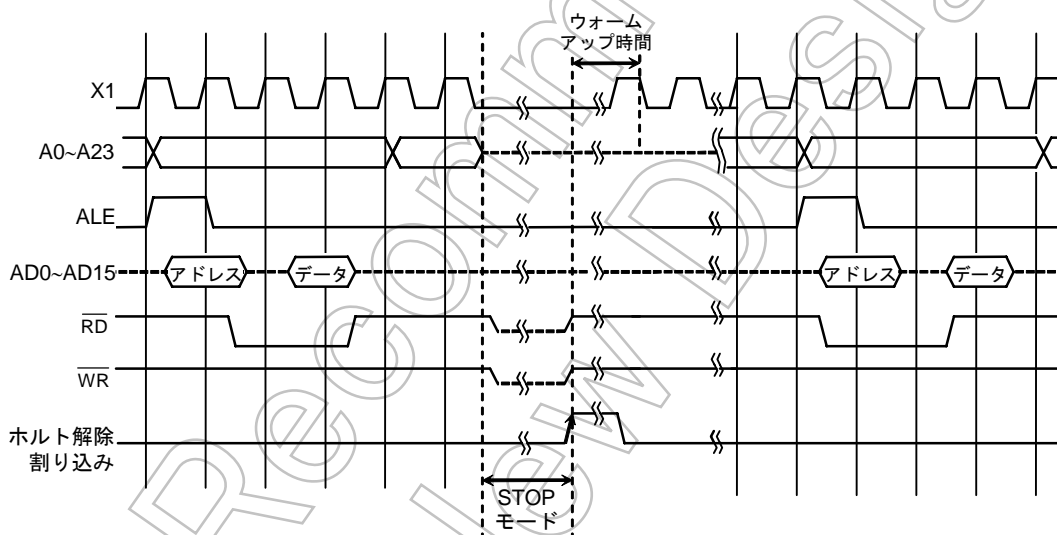


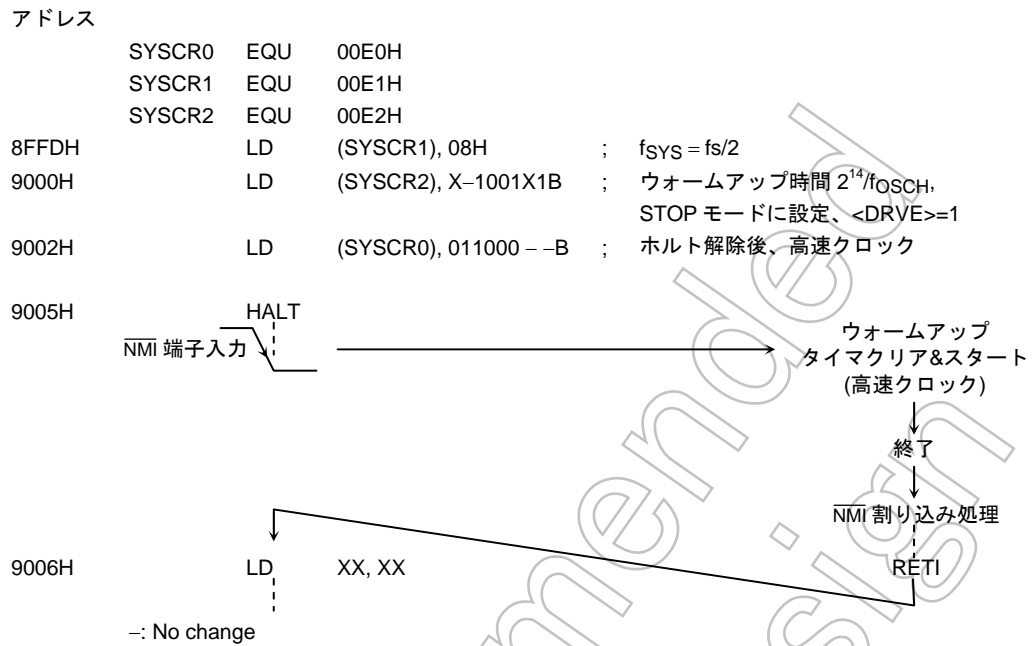
図 3.3.8 割り込みによるホルト解除のタイミング例 (STOPモード時)

表 3.3.6 ウォームアップ時間の設定例 (STOPモード解除時)

@f<sub>OSCH</sub> = 27MHz, f<sub>s</sub> = 32.768 kHz

SYSCR0 <RSYSCK>	SYSCR2<WUPTM1:0>		
	01 (2 <sup>8</sup> )	10 (2 <sup>14</sup> )	11 (2 <sup>16</sup> )
0 (fc)	9.0 μs	0.607 ms	2.427 ms
1 (fs)	7.8 ms	500 ms	2000 ms

(設定例) SLOW モードで動作している状態で STOP モードに入り、NMI 割り込みによる解除後、NORMAL モードで動作させる場合



Not Recommended for New Design

表 3.3.7 入力バッファ状態表

ポート名	入力機能名	入力バッファ状態								
		リセット中	CPU動作中		HALT中 (IDLE2/IDLE1)		HALT中 (STOP)			
							<DRVE>=1		<DRVE>=0	
			機能設定時	入力ポート設定時	機能設定時	入力ポート設定時	機能設定時	入力ポート設定時	機能設定時	入力ポート設定時
P00-07	AD0-AD7	OFF	外部リードでON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	
P10-17	AD8-AD15									
P20-27	-				OFF		OFF			
P32	-									
P33	WAIT	ON	ON	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	
P34	BUSRQ				ON		OFF			
P35-P37	-									
P40-43	-									
P50-52, P54-57	-	OFF	ポートリードでON	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	
P53	ADTRG				ON					
P60	SCK									
P61	SDA	ON	ON		ON		OFF			
P62	SCL,SI						ON	ON		
P63	INT0									
P64-66	-									
P70	TA0IN		ON	ON	ON	ON	OFF			
P73	TA4IN									
P71-72, P74-75	-									
P80	INT5, TB0IN0	ON	ON	ON	ON	ON	OFF			
P81	INT6, TB0IN1									
P84	INT7, TB1IN0		ON	ON	ON	ON	OFF			
P85	INT8, TB1IN1									
P82-83, P86-87	-									
P90, P93	-									
P91	RXD0									
P92	SCLK0, CTS0					ON				
P94	RXD1		ON	ON	ON	ON				
P95	SCLK1, CTS1									
P96	XT1	発振回路用	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF		
		ポート用	ON	OFF	OFF	ON	ON			
P97	-									
PA0	INT1	OFF	ON	ON	ON	OFF	ON	OFF	ON	
PA1	INT2									
PA2	INT3									
PA3	INT4									
PA4-A7	-									
NMI, RESET, AM0, AM1	-	ON	ON	-	ON	-	ON	-	-	
X1	-						OFF	-	OFF	

ON : 常時バッファがONしているため、入力端子がドライブされてないと入力バッファに貫通電流が流れます

OFF : 常時バッファがOFFしています

- : 対象なし

\*1 : Pull-Up/Down抵抗付きポートです。

\*2 : AIN入力では貫通電流が流れません

\*1  
\*1  
\*1  
\*1  
\*1  
\*2  
\*2



表 3.3.8 出力バッファ状態表

ポート名	出力機能名	出力バッファ状態												
		リセット中	CPU動作中		HALT中 (IDLE2/IDLE1)		HALT中 (STOP)							
			機能設定時	出力ポート設定時	機能設定時	出力ポート設定時	<DRVE>=1		<DRVE>=0					
						機能設定時	出力ポート設定時	機能設定時	出力ポート設定時					
P00-07	AD0-AD7	OFF	外部ライトでON	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	OFF				
P10-17	AD8-AD15													
	A8-A15													
P20-27	A0-A7	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	OFF				
	A16-A23													
P30	RD													
P31	WR													
P32	HWR													
P33-34,37	-		-		-		-		-					
P35	BUSAK													
P36	R/W													
P40	CS0													
P41	CS1													
P42	CS2		ON		ON		ON		ON	OFF				
P43	CS3													
P60	SCK													
P61	SDA,SO													
P62	SCL			ON		ON		ON						
P63,65-66	-		-		-		-		-					
P64	SCOUT		ON		ON		ON		ON	OFF				
P70,73	-	OFF	-		-		-		-					
P71	TA1OUT													
P72	TA3OUT													
P74	TA5OUT		ON		ON		ON		ON	OFF				
P75	TA7OUT													
P80-81, P84-85	-		-		-		-		-					
P82	TB0OUT0													
P83	TB0OUT1													
P86	TB1OUT0		ON		ON		ON		ON	OFF				
P87	TB1OUT1													
P90	TXD0													
P91,94	-		-		-		-		-					
P92	SCLK0													
P93	TXD1		ON		ON		ON		ON	OFF				
P95	SCLK1													
P96	-	ON	-		-		-		-					
P97	XT2	発振回路用	OFF	ON	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	OFF				
		ポート用	ON	OFF	ON	OFF	ON	-	ON	-				
PA0-A7	-	OFF	-		-		-		-					
ALE	-						ON		ON					
X2	-	ON	ON	-	ON	-	"H"レベル出力	-	"H"レベル出力	-				

ON : 常時バッファがONしています。  
 ただし、バス開放時は特定の端子の出力バッファはOFFします。

OFF : 常時バッファがOFFしています  
 - : 対象なし

\*1 : Pull-Up/Down抵抗付きポートです。

\*1  
\*1  
\*1  
\*1  
\*1  
\*1  
\*1

### 3.4 割り込み

割り込みは、CPU の割り込みマスクレジスタ SR<IFF2:0>と、内蔵の割り込みコントローラによって制御されます。

割り込み要因には、下記に示す合計 45 本があります。

- CPU 自身からの割り込み ..... 9 本  
(ソフトウェア割り込み、未定義命令実行違反)
- 外部端子 ( $\overline{\text{NMI}}$ 、INT0~INT8) ..... 10 本
- 内蔵 I/O からの割り込み ..... 26 本

各割り込み要因ごとに、個別の割り込みベクタ番号(固定)が割り当てられており、マスクブル割り込みのそれぞれに、6 レベルの優先順位(可変)を割り付けることができます。ノンマスクブル割り込みの優先順位は、最優先の“7”に固定されています。

割り込みが発生すると、割り込みコントローラは、その割り込み要因の優先順位値を CPU に送ります。同時に複数の割り込みが発生した場合は、最も高い優先順位値(最高はノンマスクブル割り込みの“7”)を CPU に送ります。

CPU は、その送られてきた優先順位値と、CPU の割り込みマスクレジスタ<IFF2:0>の値を比較し、送られてきた優先順位値が、割り込みマスクレジスタの値以上であれば、その割り込みを受け付けます。<IFF2:0>の値は EI 命令 (EI num/IFF<2:0> の内容が num) を使用して、書き替えることができます。例えば、“EI 3”とプログラムすると、割り込みコントローラに設定された、優先順位値 3 以上のマスクブル割り込みと、ノンマスクブル割り込みが受け付け可能となります。また、DI 命令 (<IFF2:0> が 7) は動作的には“EI 7”と同じですが、マスクブル割り込みの割り込みレベルが 1~6 であるため、マスクブル割り込みの受け付け禁止用として使用されます。なお、EI 命令は実行後、直ちに有効となります。

上記汎用割り込み処理モードに加えて、「マイクロ DMA」処理モードがあります。マイクロ DMA は、CPU が自動的にデータの転送 (1/2/4 バイト) を行うモードです。内部/外部メモリおよび内蔵 I/O に対するデータ転送を、高速に行うことができます。

さらに、このマイクロ DMA 要求を割り込み要因から与えられる以外に、ソフトで要求をかける“ソフトスタート機能”があります。

図 3.4.1 に割り込み処理全体のフローを示します。

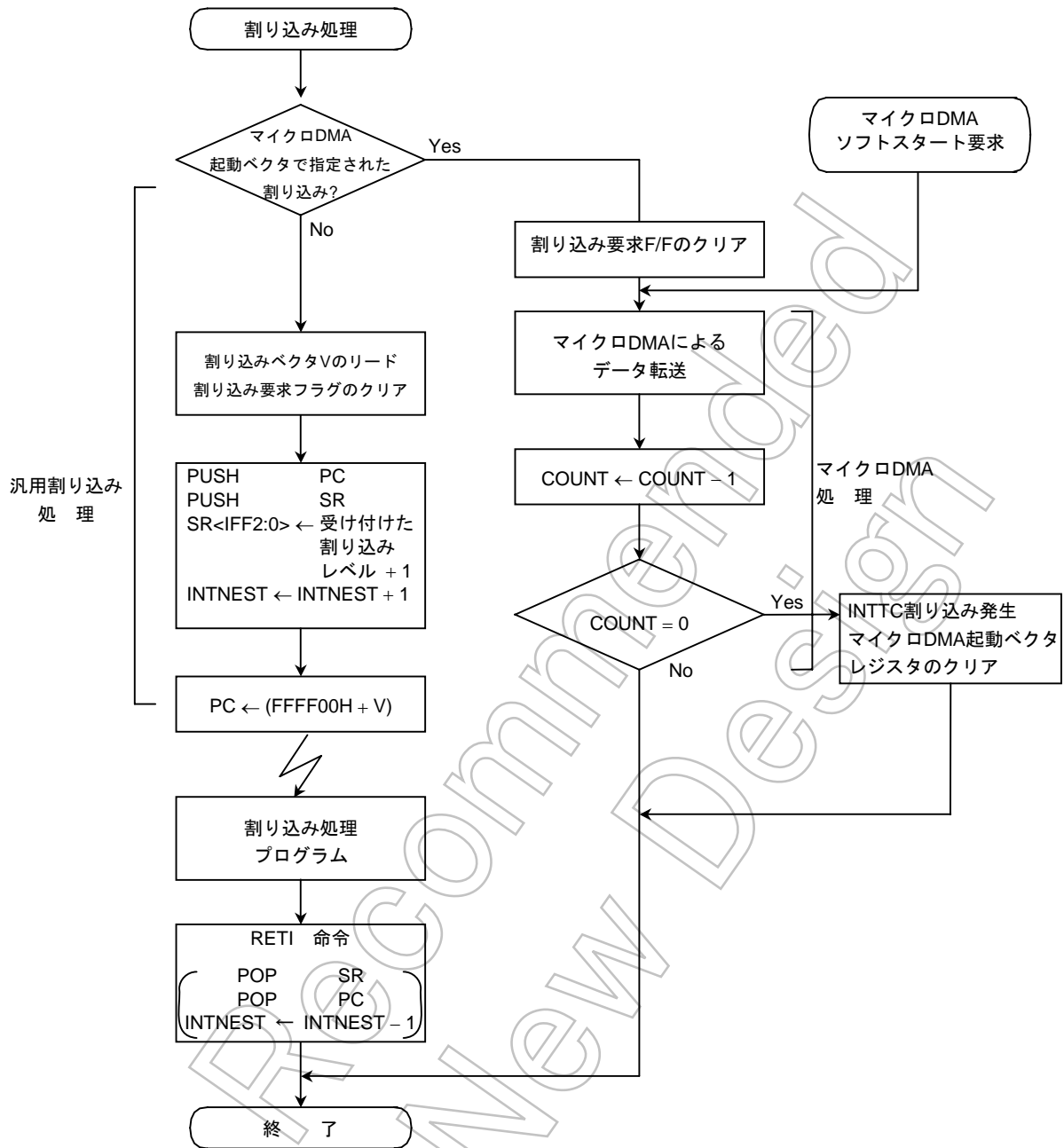


図 3.4.1 割り込み処理全体のフロー

### 3.4.1 汎用割り込み処理

CPU が割り込みを受け付けると、下記の動作をします。なお、この動作は、TLCS-900/L、TLCS-900/H と同様です。

- (1) CPU は、割り込みコントローラから、割り込みベクタをリードします。  
割り込みコントローラは、同一レベルに設定された割り込みが同時に発生した場合、デフォルトプライオリティ (固定: ベクタ値が小さいほど優先順位が高い) に従って割り込みベクタを発生し、その割り込み要求をクリアします。
- (2) CPU は、プログラムカウンタ「PC」とステータスレジスタ「SR」を、スタック領域 (XSP が示す領域) へ PUSH します。
- (3) CPU の割り込みマスクレジスタ <IFF2:0> の値を、受け付けた割り込みレベルより“1”だけ高い値にセットします。ただし、値が“7”のときは、インクリメントせず“7”をセットします。
- (4) 割り込みネスティングカウンタ INTNEST を、+1 します。
- (5) CPU は、「FFFF00H + 割り込みベクタ」のデータで示されるアドレスへジャンプし、割り込み処理ルーチンを開始します。

上記の処理時間は、ベストケース (メモリは16ビットデータバス幅, 0ウェイト) の場合、18 ステート (1.33 μs @ 27 MHz) です。

割り込み処理が終了し、メインルーチンに戻るときは、通常「RETI」命令で行います。この命令を実行すると、スタックからプログラムカウンタ PC とステータスレジスタ SR の内容を復帰し割り込みネスティングカウンタ INTNEST を-1 します。

ノンマスカブル割り込みは、プログラムによって割り込み受け付けを禁止することができます。マスカブル割り込みは、プログラムによって割り込みの許可/禁止が選択できるとともに、割り込み要因ごとに優先順位を設定することができます。CPU は、CPU 自体が持つ <IFF2:0> の値以上の、優先順位値を持つ割り込み要求があると、割り込みを受け付けます。そして、CPU の <IFF2:0> に、受け付けた優先順位に“1”を加えた値を、セットします。従って、割り込み処理中に、現在実行している割り込みよりも高いレベルの割り込みが発生した場合には、その割り込み要求を受け付け、割り込み処理のネスティング状態になります。

なお、CPU が割り込みを受け付け、前記 (1)~(5) までの処理をしている間に発生した別の割り込み要求は、その割り込み処理ルーチンの先頭命令が実行された直後にサンプリングされます。先頭命令を DI 命令にすると、マスカブル割り込みのネスティングを禁止することができます。

リセット後、CPU の <IFF2:0> は、“7”に初期化されているため、マスカブル割り込み禁止状態になっています。

アドレスFFFF00H~FFFFFFH (256 バイト) が、割り込みベクタ領域に割り当てられています。表 3.4.1 に割り込みテーブルを示します。

表 3.4.1 TMP91FY42 の割り込みテーブル

デフォルト プライオリティ	タイプ	割り込み要因	ベクタ値	ベクタ参照 アドレス	マイクロ DMA 起動ベクタ
1	ノン マスカブル	“リセット”または「SWI0」命令	0000H	FFFF00H	-
2		「SWI1」命令	0004H	FFFF04H	-
3		INTUNDEF: 未定義命令実行違反、または「SWI2」命令	0008H	FFFF08H	-
4		「SWI3」命令	000CH	FFFF0CH	-
5		「SWI4」命令	0010H	FFFF10H	-
6		「SWI5」命令	0014H	FFFF14H	-
7		「SWI6」命令	0018H	FFFF18H	-
8		「SWI7」命令	001CH	FFFF1CH	-
9		NMI 端子	0020H	FFFF20H	-
10		INTWD: ウォッチドッグタイマ	0024H	FFFF24H	-
-	(マイクロ DMA)	-	-	-	
11	マスカブル	INT0 端子	0028H	FFFF28H	0AH
12		INT1 端子	002CH	FFFF2CH	0BH
13		INT2 端子	0030H	FFFF30H	0CH
14		INT3 端子	0034H	FFFF34H	0DH
15		INT4 端子	0038H	FFFF38H	0EH
16		INT5 端子	003CH	FFFF3CH	0FH
17		INT6 端子	0040H	FFFF40H	10H
18		INT7 端子	0044H	FFFF44H	11H
19		INT8 端子	0048H	FFFF48H	12H
20		INTTA0: 8ビットタイマ0	004CH	FFFF4CH	13H
21		INTTA1: 8ビットタイマ1	0050H	FFFF50H	14H
22		INTTA2: 8ビットタイマ2	0054H	FFFF54H	15H
23		INTTA3: 8ビットタイマ3	0058H	FFFF58H	16H
24		INTTA4: 8ビットタイマ4	005CH	FFFF5CH	17H
25		INTTA5: 8ビットタイマ5	0060H	FFFF60H	18H
26		INTTA6: 8ビットタイマ6	0064H	FFFF64H	19H
27		INTTA7: 8ビットタイマ7	0068H	FFFF68H	1AH
28		INTTB00: 16ビットタイマ0 (TB0RG0)	006CH	FFFF6CH	1BH
29		INTTB01: 16ビットタイマ0 (TB0RG1)	0070H	FFFF70H	1CH
30		INTTB10: 16ビットタイマ1 (TB1RG0)	0074H	FFFF74H	1DH
31		INTTB11: 16ビットタイマ1 (TB1RG1)	0078H	FFFF78H	1EH
32		INTBOF0: 16ビットタイマ0 (オーバフロー)	007CH	FFFF7CH	1FH
33		INTBOF1: 16ビットタイマ1 (オーバフロー)	0080H	FFFF80H	20H
34		INTRX0: シリアル受信 (チャンネル0)	0084H	FFFF84H	21H
35		INTTX0: シリアル送信 (チャンネル0)	0088H	FFFF88H	22H
36		INTRX1: シリアル受信 (チャンネル1)	008CH	FFFF8CH	23H
37		INTTX1: シリアル送信 (チャンネル1)	0090H	FFFF90H	24H
38		INTSBI: シリアルバスインタフェース割り込み	0094H	FFFF94H	25H
39		INTRTC: 時計用タイマ割り込み	0098H	FFFF98H	26H
40		INTAD: AD変換終了	009CH	FFFF9CH	27H
41		INTTC0: マイクロ DMA 終了 (チャンネル0)	00A0H	FFFA0H	-
42		INTTC1: マイクロ DMA 終了 (チャンネル1)	00A4H	FFFA4H	-
43		INTTC2: マイクロ DMA 終了 (チャンネル2)	00A8H	FFFA8H	-
44		INTTC3: マイクロ DMA 終了 (チャンネル3)	00ACH	FFFACH	-
	(Reserved)	00B0H	FFFB0H	-	
	:	:	:	:	
	(Reserved)	00FCH	FFFFFCH	-	

注) マイクロ DMA デフォルトプライオリティ  
マイクロ DMA は、ほかのマスカブル割り込みより優先されて起動します。

### 3.4.2 マイクロ DMA

汎用割り込み処理に加えて、マイクロ DMA 機能があります。マイクロ DMA に設定された割り込み要求は、設定された割り込みレベルにかかわらず、マスクブル割り込みの中で最も高い割り込みレベルで処理を行います。

マイクロ DMA は、4 チャンネル用意されており、後述のバースト指定により、連続転送が可能です。

なお、マイクロ DMA 機能は、CPU の協調動作によって実現されているため、CPU が HALT 命令を実行しスタンバイ状態 (STOP, IDLE1, DLE2) になると、マイクロ DMA の要求は、無視 (保留) され、HALT 解除後に DMA 転送を開始します。

#### (1) マイクロ DMA の動作

マイクロ DMA は、マイクロ DMA 起動ベクタレジスタで指定された割り込み要求が発生すると、割り込み要求元の割り込みレベルにかかわらず、CPU に対しマスクブル割り込みの中で最も優先順位の高いレベルでデータ転送処理を行います。<IFF2:0> = “7” のときは、マイクロ DMA の要求は受け付けられません。

マイクロ DMA は 4 チャンネル用意されており、同時に 4 種類までの割り込み要因に対して、マイクロ DMA を設定することができます。

マイクロ DMA が受け付けられると、そのチャンネルに割り当てられている割り込み要求フラグをクリアし、コントロールレジスタに設定された、転送元アドレスから転送先アドレスに、データ転送が一回 (1/2/4 バイト) 行われ、転送数カウンタをデクリメントします。デクリメントした結果が “0” ならば、CPU はマイクロ DMA 転送終了を割り込みコントローラに伝え、割り込みコントローラは、マイクロ DMA 転送終了割り込み (INTTCn) を発生させ、かつ、マイクロ DMA 起動ベクタレジスタ DMA<sub>n</sub>V の値を “0” にクリアして、次のマイクロ DMA 起動を禁止し、マイクロ DMA 処理を終了します。デクリメントした結果が “0” でない場合、後述のバースト指定がなければ、マイクロ DMA 処理は終了しません。この場合、転送終了割り込み (INTTCn) は発生しません。

割り込み要因をマイクロ DMA 起動のみに使用する場合は、割り込みレベルを “0” にしておく必要があります。これは、マイクロ DMA 起動ベクタに設定されるまでの間に、その割り込み要求が発生すると、割り込みレベルが 1~6 の場合、CPU は汎用割り込み処理を行うためです。

割り込み要因をマイクロ DMA と汎用割り込みの起動の両方で使用する場合は、その割り込み要因の割り込みレベルを、ほかのすべての割り込み要因の割り込みレベルより低くする必要があります (注)。なお、その割り込み要因は、エッジ割り込みに限られます。

マイクロ DMA 転送終了割り込みは、ほかのマスクブル割り込みと同様に割り込みレベルとデフォルトプライオリティにより、優先順位が決まります。

また、複数チャンネルのマイクロ DMA 要求が、同時に発生した場合の優先順位は、割り込みレベルに無関係で、チャンネル番号の若い方が高くなります。(CH0 (高) → CH3 (低))

転送元/転送先アドレスを設定するレジスタは、32 ビット幅のコントロールレジスタになっていますが、アドレスは 24 本しか出力されていないため、マイクロ DMA で取り扱える空間は、16 M バイトとなります。

注) マイクロ DMA 要因の割り込みレベルを他の割り込みレベルより高くすると、下記のような動作をする場合があります。

下記設定にて INT<sub>xxx</sub> 割り込みが先に発生し、割り込み処理フロー (図 3.4.1 参照) で、“マイクロ DMA 起動ベクタで指定された割り込み” の確認後で、“割り込みベクタ V のリード” の間に INT<sub>yyy</sub> が発生した場合、INT<sub>yyy</sub> の割り込みレベルのほうが高いため、その時点ではベクタ V は INT<sub>yyy</sub> のベクタ V に変化してしまいます。割り込み処理フローでは、マイクロ DMA の確認が終了しているため、割り込みベクタ V がすり替わる形となり、CPU はそのまま INT<sub>yyy</sub> のベクタ V をリードしてしまい、マイクロ DMA の転送カウンタにかかわらず INT<sub>yyy</sub> が発生してしまいます。

INT<sub>xxx</sub>: レベル 1 DMA 設定なし

INT<sub>yyy</sub>: レベル 6 DMA 設定あり

転送モードは、1/2/4 バイト転送の 3 種類があり、それぞれの転送モードに対して、転送後、転送元/転送先アドレスをインクリメント、デクリメント、固定するモードを用意しています。このモードにより、I/O からメモリ、メモリから I/O、I/O から I/O のデータ転送を簡単に行えます。転送モードの詳細は、(4)「転送モードレジスタ」を参照してください。

転送数カウンタは、16 ビット幅で構成されているため、一つの割り込み要因に対して、最大 65536 回 (転送カウンタの設定値が 0000H のとき最大) の、マイクロ DMA 処理を行うことができます。

マイクロ DMA 処理を行うことのできる割り込み要因は、表 3.4.1 でマイクロ DMA 起動ベクタのある 30 種類の割り込みとソフトスタートによる計 31 種類です。

転送先アドレス INC モード 2 バイト転送 (カウンタモード以外は同様) のマイクロ DMA サイクルを図 3.4.2 に示します。(全アドレスエリア 16 ビットバス, 0 ウェイト, ソース/デスティネーションアドレスとも偶数の場合)

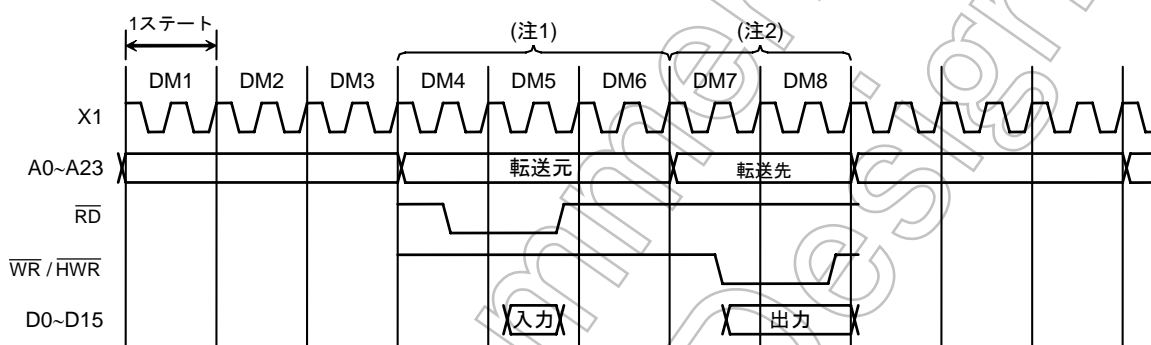


図 3.4.2 マイクロ DMA サイクル図

第 1~3 ステート: 命令フェッチサイクル (次の命令コードを先取りします)

命令キューバッファに 3 バイト以上の命令コードが入ると、このサイクルは、ダミーサイクルになります。

第 4~5 ステート: マイクロ DMA リードサイクル

第 6 ステート: ダミーサイクル (アドレスバスは第 5 ステート状態のままです)

第 7~8 ステート: マイクロ DMA ライトサイクル

注 1) 転送元アドレスエリアが 8 ビットバスの場合、+2 ステートされます。

また、転送元アドレスエリアが 16 ビットバスで、奇数アドレスから始まる場合も、+2 ステートされます。

注 2) 転送先アドレスエリアが 8 ビットバスの場合、+2 ステートされます。

また、転送先アドレスエリアが 16 ビットバスで、奇数アドレスから始まる場合も、+2 ステートされます。

## (2) ソフトスタート機能

割り込み要因によるマイクロ DMA の起動以外に、DMAR レジスタへのライトサイクルが発生したことにより、マイクロ DMA を起動する“マイクロ DMA ソフトスタート機能”があります。

DMAR レジスタの各ビットに“1”をライトすることにより、マイクロ DMA を一回起動することができます(“0”をライトしても変化しません)。転送が終了すると、終了したチャンネルに対応する DMAR レジスタのビットが、自動的に“0”にクリアされます。なお、仕様上の制限として一度に 1 チャンネルしか起動指定できません(複数のビットに“1”をライトしないでください)。

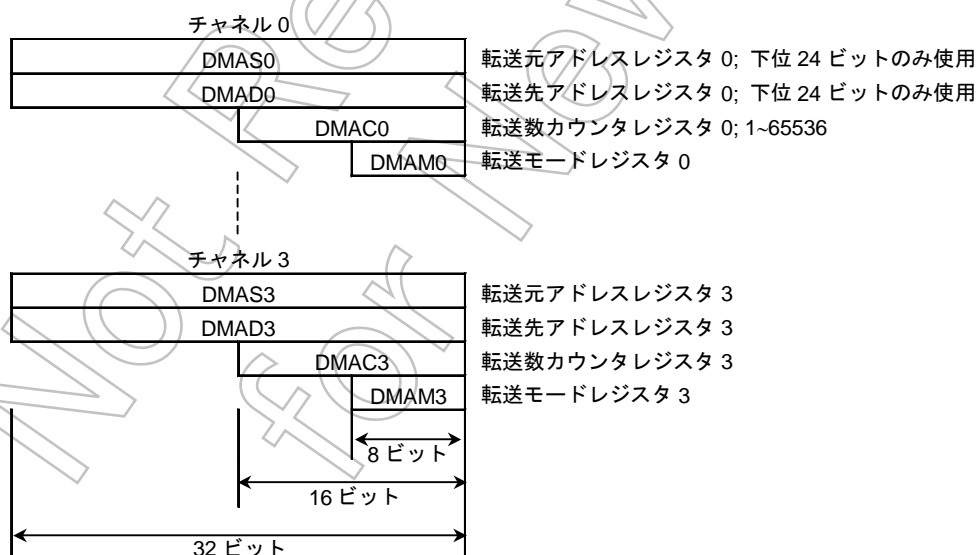
また、再度 DMAR レジスタに“1”をライトする場合は、そのビットが“0”であることを確認してから行ってください。リードした値が“1”の場合は、まだマイクロ DMA 転送が開始されません。

DMAB レジスタでバースト指定されている場合は、マイクロ DMA を起動するとマイクロ DMA 転送カウンタが“0”になるまで、連続的にデータ転送されます。割り込み要因によるマイクロ DMA 転送の合間にソフトスタートを実行してもマイクロ DMA 転送カウンタは変化しません。他のビットへの誤書き込みを防ぐために、リードディファイライト命令は使わないでください。

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0	
DMAR	DMA request register	89H (RMW 禁)	/	/	/	/	/	DMAR3	DMAR2	DMAR1	DMAR0
			/	/	/	/	/	R/W			
			/	/	/	/	/	0	0	0	0
DMA 要求											

## (3) 転送制御レジスタ

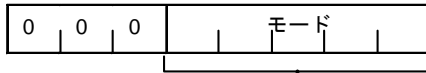
転送元アドレス、転送先アドレスは、下記の CPU 内レジスタで設定します。これらのレジスタは、「LDC cr, r」命令を使用して、データの設定を行います。





(4) 転送モードレジスタ: DMAM0~DMAM3

(DMAM0~DMAM3)



注) このレジスタに値を設定するとき、上位3ビットは“0”にしてください。

		実行時間
0 0 0 Z Z	転送先アドレス INC モード ..... I/O to メモリ用 (DMADn+) ← (DMASn) DMACn ← DMACn - 1 DMACn = 0 の場合 INTTC 発生	8 ステート(593ns) @バイト/ワード転送
		12 ステート(889 ns) @4バイト転送
0 0 1 Z Z	転送先アドレス DEC モード ..... I/O to メモリ用 (DMADn-) ← (DMASn) DMACn ← DMACn - 1 DMACn = 0 の場合 INTTC 発生	8 ステート(593ns) @バイト/ワード転送
		12 ステート(889 ns) @4バイト転送
0 1 0 Z Z	転送元アドレス INC モード ..... メモリ to I/O 用 (DMADn) ← (DMASn+) DMACn ← DMACn - 1 DMACn = 0 の場合 INTTC 発生	8 ステート(593 ns) @バイト/ワード転送
		12 ステート(889 ns) @4バイト転送
0 1 1 Z Z	転送元アドレス DEC モード ..... メモリ to I/O 用 (DMADn) ← (DMASn-) DMACn ← DMACn-1 DMACn = 0 の場合 INTTC 発生	8 ステート(593 ns) @バイト/ワード転送
		12 ステート(889 ns) @4バイト転送
1 0 0 Z Z	アドレス固定モード ..... I/O to I/O 用 (DMADn) ← (DMASn) DMACn ← DMACn - 1 DMACn = 0 の場合 INTTC 発生	8 ステート(593 ns) @バイト/ワード転送
		12 ステート(889 ns) @4バイト転送
1 0 1 0 0	カウンタモード ..... 割り込み発生回数カウント用 DMASn ← DMASn + 1 DMACn ← DMACn - 1 DMACn = 0 の場合 INTTC 発生	5 ステート  (370 ns)

注 1) n: 対応するマイクロ DMA チャンネル 0~3

DMADn+/DMASn+: ポストインクリメント (転送後レジスタの値をインクリメント)

DMADn-/DMASn-: ポストデクリメント (転送後レジスタの値をデクリメント)

表中の I/O とは固定されたアドレス、メモリとはインクリメント、デクリメントされるアドレスを意味します。

注 2) 実行時間: 転送元/転送先アドレス空間が 16 ビットバス幅、0 ウェイトに設定されている場合を示します。

クロック条件は fc = 27 MHz、高速クロックギア: 1 倍 (fc) です。

注 3) 転送モードレジスタへは上記以外のコードを設定しないでください。

### 3.4.3 割り込みコントローラの制御

図 3.4.3に、割り込み回路のブロック図を示します。この図の左側は、割り込みコントローラを示し、右側はCPUの割り込み要求信号回路と、ホルト解除回路を示しています。

割り込みコントローラは、割り込み要求フラグ、割り込みレベルレジスタ、マイクロ DMA 起動ベクタを持っています。割り込み要求フラグは、周辺からの割り込み要求をラッチするためのものです。

割り込み要求フラグは、以下の場合にクリアされます。

- リセット動作
- CPU が割り込みを受け付け、その割り込みのベクタをリードしたとき
- 割り込みをクリアする命令の実行 (INTCLR レジスタに DMA 起動ベクタをライト)
- CPU がその割り込みでのマイクロ DMA を受け付けたとき
- その割り込みでのマイクロ DMA バースト転送が終了したとき

割り込みの優先順位は、各割り込み要因ごとに準備されている割り込みレベルレジスタ (INTE0AD, INTE12 …… など) にそれぞれのレベルを設定できます。設定できる割り込みレベルは 1 から 6 までの 6 レベルです。レベルを “0” (または “7”) にすることにより、該当する割り込み要求は禁止されます。なお、ノンマスクابل割り込み (NMI 端子, ウォッチドッグタイマ) のレベルは “7” に固定されています。また、同時に同一レベルの割り込み要求が発生した場合には、デフォルトプライオリティに従い、割り込みを受け付けます。なお、割り込みレベルレジスタのビット 3, ビット 7 をリードすると、割り込み要求フラグの状態がリードされ、各チャンネルの割り込み要求の有無がわかります。

割り込みコントローラは、発生した割り込みの割り込みレベルと、そのベクタアドレスを CPU へ送ります。CPU は、ステータスレジスタ (SR) に割り付けられている割り込みマスクレジスタ <IFF2:0> と割り込みレベルを比較し、割り込みのレベルがそれ以上であれば、この割り込みを受け付けます。そして、SR<IFF2:0> に、受け付けた割り込みレベル+1 の値をセットし、この値以上の割り込み要求だけが、多重に受け付けられる割り込み要因となります。割り込み処理の終了 (RETI 命令の実行) により、SR<IFF2:0> には、スタックに退避されていた、割り込み発生以前の割り込みマスクレジスタの値が、リストアされます。

割り込みコントローラには、マイクロDMAの起動ベクタを格納するレジスタ (4チャンネル) が用意されています。このレジスタに、起動ベクタ (表 3.4.1参照) をあらかじめライトすることにより、該当する割り込み要求が発生することによって、マイクロDMAが起動されます。なお、このマイクロDMA処理の前に、マイクロDMAパラメータ用レジスタ (DMAS, DMADなど) に値を設定しておく必要があります。

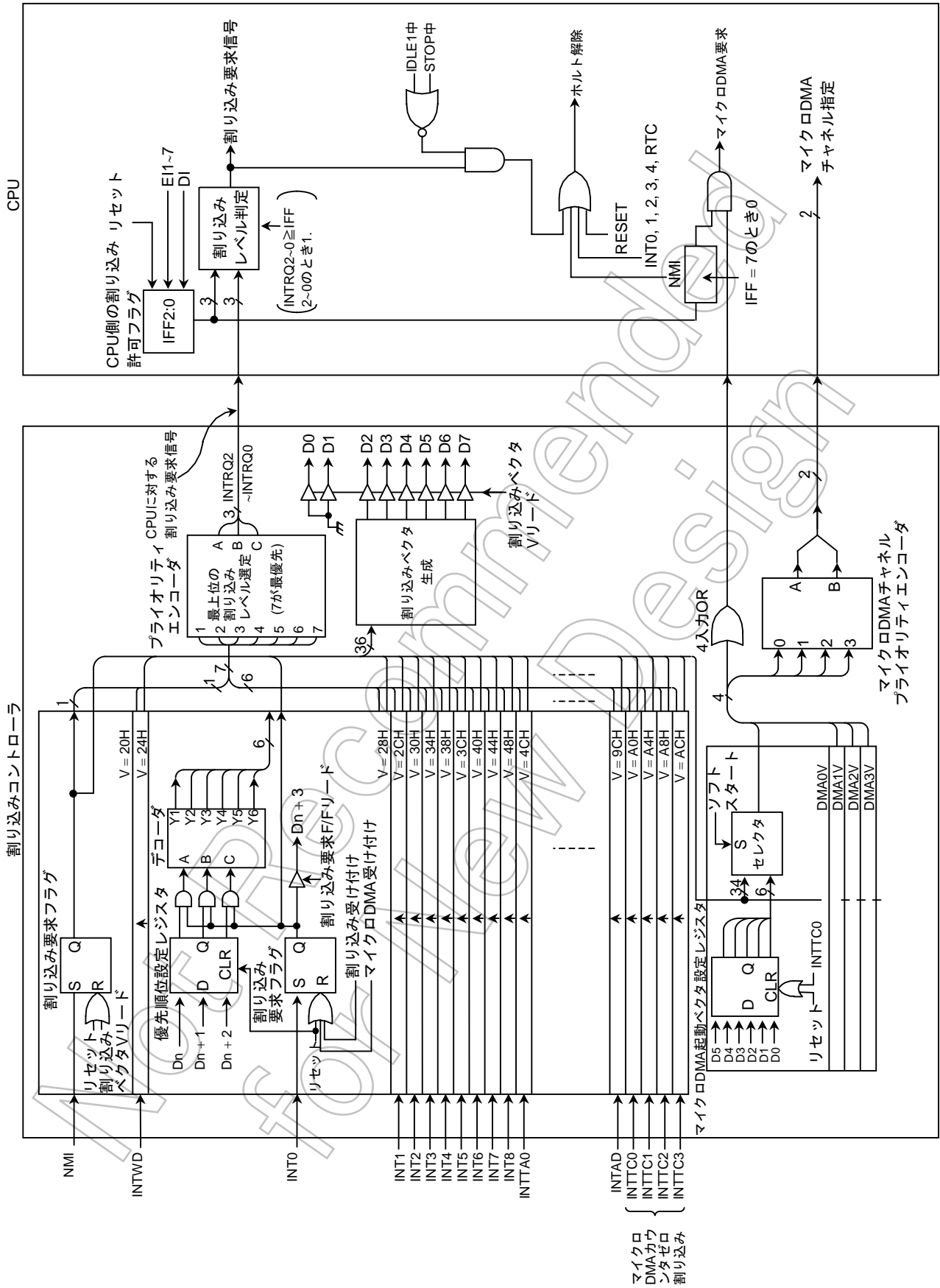


図 3.4.3 割り込みコントローラブロック図

(1) 割り込み優先順位設定レジスタ

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
INTE0AD	INT0 & INTAD enable	90H	INTAD				INT0			
			IADC	IADM2	IADM1	IADM0	IOC	IOM2	IOM1	IOM0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTE12	INT1 & INT2 enable	91H	INT2				INT1			
			I2C	I2M2	I2M1	I2M0	I1C	I1M2	I1M1	I1M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTE34	INT3& INT4 enable	92H	INT4				INT3			
			I4C	I4M2	I4M1	I4M0	I3C	I3M2	I3M1	I3M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTE56	INT5 & INT6 enable	93H	INT6				INT5			
			I6C	I6M2	I6M1	I6M0	I5C	I5M2	I5M1	I5M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTE78	INT7 & INT8 enable	94H	INT8				INT7			
			I8C	I8M2	I8M1	I8M0	I7C	I7M2	I7M1	I7M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTEA01	INTTA0 & INTTA1 enable	95H	INTTA1 (TMRA1)				INTTA0 (TMRA0)			
			ITA1C	ITA1M2	ITA1M1	ITA1M0	ITA0C	ITA0M2	ITA0M1	ITA0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTEA23	INTTA2 & INTTA3 enable	96H	INTTA3 (TMRA3)				INTTA2 (TMRA2)			
			ITA3C	ITA3M2	ITA3M1	ITA3M0	ITA2C	ITA2M2	ITA2M1	ITA2M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTEA45	INTTA4 & INTTA5 enable	97H	INTTA5 (TMRA5)				INTTA4 (TMRA4)			
			ITA5C	ITA5M2	ITA5M1	ITA5M0	ITA4C	ITA4M2	ITA4M1	ITA4M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTEA67	INTTA6 & INTTA7 enable	98H	INTTA7 (TMRA7)				INTTA6 (TMRA6)			
			ITA7C	ITA7M2	ITA7M1	ITA7M0	ITA6C	ITA6M2	ITA6M1	ITA6M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0

割り込み要求フラグ

IxxM2	IxxM1	IxxM0	機能 (ライト)
0	0	0	割り込み要求を禁止に設定
0	0	1	割り込みレベルを1に設定
0	1	0	割り込みレベルを2に設定
0	1	1	割り込みレベルを3に設定
1	0	0	割り込みレベルを4に設定
1	0	1	割り込みレベルを5に設定
1	1	0	割り込みレベルを6に設定
1	1	1	割り込み要求を禁止に設定

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
INTEB0	INTTB00 & INTTB01 enable	99H	INTTB01 (TMRB0)				INTTB00 (TMRB0)			
			ITB01C	ITB01M2	ITB01M1	ITB01M0	ITB00C	ITB00M2	ITB00M1	ITB00M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTEB1	INTTB10 & INTTB11 enable	9AH	INTTB11 (TMRB1)				INTTB10 (TMRB1)			
			ITB11C	ITB11M2	ITB11M1	ITB11M0	ITB10C	ITB10M2	ITB10M1	ITB10M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTEB01V	INTTBOF1 & INTTBOF0 enable (over-flow)	9BH	INTTBOF1 (TMRB1 オーバフロー)				INTTBOF0 (TMRB0 オーバフロー)			
			ITF1C	ITF1M2	ITF1M1	ITF1M0	ITF0C	ITF0M2	ITF0M1	ITF0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTES0	INTRX0 & INTTX0 enable	9CH	INTTX0				INTRX0			
			ITX0C	ITX0M2	ITX0M1	ITX0M0	IRX0C	IRX0M2	IRX0M1	IRX0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTES1	INTRX1 & INTTX1 enable	9DH	INTTX1				INTRX1			
			ITX1C	ITX1M2	ITX1M1	ITX1M0	IRX1C	IRX1M2	IRX1M1	IRX1M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTES2RTC	INTSBI & INTRTC enable	9EH	INTRTC				INTSBI			
			IRTC	IRTCM2	IRTCM1	IRTCM0	ISBIC	ISBIM2	ISBIM1	ISBIM0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTETC01	INTTC0 & INTTC1 enable	A0H	INTTC1				INTTC0			
			ITC1C	ITC1M2	ITC1M1	ITC1M0	ITC0C	ITC0M2	ITC0M1	ITC0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTETC23	INTTC2 & INTTC3 enable	A1H	INTTC3				INTTC2			
			ITC3C	ITC3M2	ITC3M1	ITC3M0	ITC2C	ITC2M2	ITC2M1	ITC2M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0

割り込み要求フラグ

lxxM2	lxxM1	lxxM0	機能 (ライト)
0	0	0	割り込み要求を禁止に設定
0	0	1	割り込みレベルを 1 に設定
0	1	0	割り込みレベルを 2 に設定
0	1	1	割り込みレベルを 3 に設定
1	0	0	割り込みレベルを 4 に設定
1	0	1	割り込みレベルを 5 に設定
1	1	0	割り込みレベルを 6 に設定
1	1	1	割り込み要求を禁止に設定

(2) 外部割り込みの制御

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0	
IIMC	Interrupt input mode control	8CH (RMW 禁)	-	I4EDGE	I3EDGE	I2EDGE	I1EDGE	I0EDGE	I0LE	NMIREE	
			W								
			0	0	0	0	0	0	0	0	
			"0"をライトしてください。	INT4 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT3 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT2 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT1 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT0 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT0 0: エッジ 1: レベル	1: $\overline{\text{NMI}}$ 立ち上がりでも動作	

INT0 レベルイネーブル

0	エッジ検知割り込み
1	"H" レベル割り込み

NMI 立ち上がりエッジイネーブル

0	立ち下がりエッジで割り込み要求発生
1	立ち上がりエッジで割り込み要求発生

(3) 割り込み要求フラグクリアレジスタ

割り込み要求フラグのクリアは、INTCLRレジスタに表 3.4.1 のマイクロDMA起動ベクタをライトして行います。

例えば、INT0 割り込みフラグをクリアする場合、DI 命令後に下記のレジスタ操作を行います。

INTCLR ← 0AH                      INT0 割り込み要求フラグのクリア

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0	
INTCLR	Interrupt clear control	88H (RMW 禁)			CLRV5	CLRV4	CLRV3	CLRV2	CLRV1	CLRV0	
			W								
					0	0	0	0	0	0	
			割り込みベクタ								

(4) マイクロDMA 起動ベクタレジスタ

マイクロDMA 処理をどの割り込み要因に割り当てるかを選択するレジスタです。このレジスタに設定されたベクタ値と一致するマイクロDMA 起動ベクタを持つ割り込み要因をマイクロDMA 起動要因として割り当てます。

マイクロDMA 転送カウンタが“0”になると、割り込みコントローラにそのチャンネルに相当するマイクロDMA 転送終了割り込みが伝えられるとともに、このマイクロDMA 起動ベクタレジスタはクリアされ、そのチャンネルのマイクロDMA 起動要因がクリアされますので、引き続きマイクロDMA 処理をさせたい場合は、マイクロDMA 転送終了割り込み処理の中で、再度このマイクロDMA 起動ベクタレジスタをセットする必要があります。

また、複数チャンネルのマイクロDMA 起動ベクタレジスタに同一ベクタが設定されている場合は、チャンネル番号の小さい方が優先されます。

従って、2チャンネルのマイクロDMA 起動ベクタレジスタに同一ベクタが設定されている場合、チャンネル番号の小さいチャンネルがマイクロDMA 転送終了になるまで実行され、そのチャンネルのマイクロDMA 起動ベクタを再度設定しなければ、その後のマイクロDMA 起動はチャンネル番号の大きいチャンネルに移行します。(マイクロDMA のチェーン)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
DMA0V	DMA 0 start vector	80H	/	/	DMA0V5	DMA0V4	DMA0V3	DMA0V2	DMA0V1	DMA0V0
					R/W					
					0	0	0	0	0	0
					DMA0 起動ベクタ					
DMA1V	DMA 1 start vector	81H	/	/	DMA1V5	DMA1V4	DMA1V3	DMA1V2	DMA1V1	DMA1V0
					R/W					
					0	0	0	0	0	0
					DMA1 起動ベクタ					
DMA2V	DMA 2 start vector	82H	/	/	DMA2V5	DMA2V4	DMA2V3	DMA2V2	DMA2V1	DMA2V0
					R/W					
					0	0	0	0	0	0
					DMA2 起動ベクタ					
DMA3V	DMA 3 start vector	83H	/	/	DMA3V5	DMA3V4	DMA3V3	DMA3V2	DMA3V1	DMA3V0
					R/W					
					0	0	0	0	0	0
					DMA3 起動ベクタ					

## (5) マイクロ DMA のバースト指定

マイクロ DMA 処理はバースト指定を行うことにより、1回のマイクロ DMA 起動で、転送カウンタレジスタが 0 になるまで、連続転送を行うことが可能です。DMAB レジスタのマイクロ DMA チャンネルに対応するビットを“1”にすることで、バースト指定できます。

バースト転送中にほかの割り込み(マスカブル/ノンマスカブルにかかわらず) 発生した場合は、バースト転送終了後に割り込み処理を実行します。

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
DMAR	DMA software request register	89H (RMW 禁)	/	/	/	/	DMAR3	DMAR2	DMAR1	DMAR0
							R/W			
							0	0	0	0
							1: DMA のソフトウェア要求			
DMAB	DMA burst request register	8AH	/	/	/	/	DMAB3	DMAB2	DMAB1	DMAB0
							R/W			
							0	0	0	0
							1: DMA バースト要求			

## (6) 注意事項

CPU は、命令実行ユニットとバスインタフェースユニットが分離されています。そのため、割り込みが発生する直前に、その割り込みコントローラの割り込み要求フラグをクリアする命令をフェッチした場合、CPU が割り込みを受け付けて、割り込みベクタをリードするまでの間に、その割り込み要求フラグをクリアする命令 (注) を実行するということがあり得ます。この場合、CPU は要因消滅ベクタ“0008H”をリードし、アドレス FFFF08H の割り込みベクタをリードします。

上記の現象を回避するため、割り込み要求フラグをクリアするときは、DI 命令の後にクリアする命令をライトするようにしてください。クリアする命令を実行した後、再び EI 命令で割り込みをイネーブルにするときは、クリア命令後必ず 1 命令以上間を置いてから EI 命令を実行してください。クリア命令後すぐに EI 命令を実行すると、割り込み要求フラグがクリアされる前に、割り込みイネーブルになってしまうことがあります。

また、POP SR 命令により割り込みマスクレベル(ステータスレジスタ SR の<IFF2:0>)を書き替えるときは、必ず DI 命令により割り込みを禁止した後に POP SR 命令を実行してください。

さらに、以下の 2 点は例外の回路になっていますので注意が必要です。

INTO のレベルモード	<p>エッジタイプの割り込みでないため、割り込み要求用フリップフロップ機能はキャンセルされ、周辺割り込み要求がそのままフリップフロップの S 入力を素通りし、Q 出力になります。モード変更(エッジ→レベル)を行った場合、以前の割り込み要求フラグは、自動的にクリアされます。</p> <p>INTO を“0”から“1”にすることによって、CPU が割り込み応答シーケンスに入ったときは、その割り込み応答シーケンスが完了するまで、INTO を“1”のままにしておく必要があります。また、INTO のレベルモードをホルトの解除に使用する場合も、一度“0”から“1”にした場合は、ホルトが解除されるまで必ず“1”に保持しておく必要があります。(ノイズによって途中で“0”が入ることがないようにしてください)</p> <p>レベルモードからエッジモードへ切り替えたとき、レベルモード時に受け付けた割り込み要求フラグは、クリアされません。そのため、割り込み要求フラグを以下のシーケンスでクリアしてください。</p> <pre>DI LD (IIMC), 00H ; レベルからエッジへ切り替える LD (INTCLR), 0AH ; INTO 割り込み要求フラグをクリア NOP ; EI の実行待ち EI</pre>
INTRX <sub>n</sub>	<p>割り込み要求用フリップフロップをクリアするには、リセット動作、またはシリアル チャネルの受信バッファをリードする必要があります。INTCLR レジスタライトによるクリアはできません。</p>

注) 下記の命令および端子変化も、この割り込み要求フラグをクリアする命令に相当します。

INTO: エッジモードで割り込み要求発生後のレベルモードへの切り替え命令  
レベルモードでの割り込み要求発生後の端子入力変化 (“H”レベル → “L”レベル)

INTRX<sub>n</sub>: 受信バッファをリードする命令



## 3.5 ポート機能

合計 81 ビットの入出力ポートがあります。

また、これらのポート端子は、汎用入出力ポート機能だけでなく、内部のCPUや内蔵I/Oの入出力機能と兼用になっています。表 3.5.1に各ポート端子の機能を、表 3.5.2~表 3.5.3に各端子の設定方法を示します。

表 3.5.1 ポート機能 (R: ↑=プログラマブルプルアップ抵抗付き)

ポート名	ピン名称	ピン数	方向	R	方向設定単位	内蔵機能用ピン名称
ポート 0	P00~P07	8	入出力	-	ビット	AD0~AD7
ポート 1	P10~P17	8	入出力	-	ビット	AD8~AD15/A8~A15
ポート 2	P20~P27	8	入出力	-	ビット	A16~A23/A0~A7
ポート 3	P30	1	出力	-	ビット	WR
	P31	1	出力	-	ビット	$\overline{\text{HWR}}$
	P32	1	入出力	↑	ビット	$\overline{\text{WAIT}}$
	P33	1	入出力	↑	ビット	$\overline{\text{BUSRQ}}$
	P34	1	入出力	↑	ビット	$\overline{\text{BUSAK}}$
	P35	1	入出力	↑	ビット	R/W
	P36	1	入出力	↑	ビット	
	P37	1	入出力	↑	ビット	
ポート 4	P40	1	入出力	↑	ビット	$\overline{\text{CS0}}$
	P41	1	入出力	↑	ビット	$\overline{\text{CS1}}$
	P42	1	入出力	↑	ビット	$\overline{\text{CS2}}$
	P43	1	入出力	↑	ビット	$\overline{\text{CS3}}$
ポート 5	P50~P57	8	入力	-	(固定)	AN0~AN7, ADTRG (P53)
ポート 6	P60	1	入出力	-	ビット	SCK
	P61	1	入出力	-	ビット	SO/SDA
	P62	1	入出力	-	ビット	SI/SCL
	P63	1	入出力	-	ビット	INT0
	P64	1	入出力	-	ビット	SCOUT
	P65	1	入出力	-	ビット	
	P66	1	入出力	-	ビット	
ポート 7	P70	1	入出力	-	ビット	TA0IN
	P71	1	入出力	-	ビット	TA1OUT
	P72	1	入出力	-	ビット	TA3OUT
	P73	1	入出力	-	ビット	TA4IN
	P74	1	入出力	-	ビット	TA5OUT
	P75	1	入出力	-	ビット	TA7OUT
	ポート 8	P80	1	入出力	-	ビット
P81		1	入出力	-	ビット	TB0IN1/INT6
P82		1	入出力	-	ビット	TB0OUT0
P83		1	入出力	-	ビット	TB0OUT1
P84		1	入出力	-	ビット	TB1IN0/INT7
P85		1	入出力	-	ビット	TB1IN1/INT8
P86		1	入出力	-	ビット	TB1OUT0
P87		1	入出力	-	ビット	TB1OUT1
ポート 9		P90	1	入出力	-	ビット
	P91	1	入出力	-	ビット	RXD0
	P92	1	入出力	-	ビット	SCLK0/ $\overline{\text{CTS0}}$
	P93	1	入出力	-	ビット	TXD1
	P94	1	入出力	-	ビット	RXD1
	P95	1	入出力	-	ビット	SCLK1/ $\overline{\text{CTS1}}$
	P96	1	入出力	-	ビット	XT1
	P97	1	入出力	-	ビット	XT2
ポート A	PA0~PA3	4	入出力	-	ビット	INT1~INT4
	PA4~PA7	4	入出力	-	ビット	

表 3.5.2 I/O ポート設定一覧表 (1/2)

ポート	端子名	仕様	リセット 後	I/O レジスタ設定値			
				Pn	PnCR	PnFC	
ポート 0	P00-P07	入力ポート	●	×	0	設定レジスタ なし	
		出力ポート		×	1		
		AD0-AD7 バス (注 1)		×	×		
ポート 1	P10-P17	入力ポート	●	×	0	0	
		出力ポート		×	1	0	
		AD8-AD15 バス (注 1)		×	0	1	
		A8-A15		×	1	1	
ポート 2	P20-P27	入力ポート	●	×	0	0	
		出力ポート		×	1	0	
		A0-A7 出力		×	0	1	
		A16-A23 出力		×	1	1	
ポート 3	P30	出力ポート	●	×		0	
		外部アクセス時のみ RD 出力		1		1	
		常に RD 出力		0		1	
	P31	出力ポート	●	×			0
		外部アクセス時のみ WR 出力		×			1
	P32-P37	入力ポート (プルアップなし)		0	0	0	
		入力ポート (プルアップあり)	●	1	0	0	
	P32	出力ポート		×	1	0	
		HWR 出力		×	1	1	
	P33	WAIT 入力 (プルアップなし)		0	0		設定レジスタ なし
		WAIT 入力 (プルアップあり)		1	0		
	P34	BUSRQ 入力 (プルアップなし)		0	0	1	
		BUSRQ 入力 (プルアップあり)		1	0	1	
	P35	BUSAK 出力		×	1	1	
R/W 出力			×	1	1		
ポート 4	P40-P43	入力ポート (プルアップなし)		0	0	0	
		入力ポート (プルアップあり)	●	1	0	0	
		出力ポート		×	1	0	
	P40	CS0 出力		×	1	1	
	P41	CS1 出力		×	1	1	
	P42	CS2 出力		×	1	1	
	P43	CS3 出力		×	1	1	
ポート 5	P50-P57	入力ポート	●	×		設定レジスタ なし	
		AN0-AN7 入力		×			
	P53	ADTRG 入力		×			
ポート 6	P60-P66	入力ポート	●	×	0	0	
		出力ポート		×	1	0	
	P60	SCK 入力		×	0	0	
		SCK 出力		×	1	1	
	P61	SDA 入力		×	0	0	
		SDA 出力 (注 2)		×	1	1	
		SO 出力		×	1	1	
	P62	SI 入力		×	0	0	
		SCL 入力		×	0	0	
		SCL 出力 (注 2)		×	1	1	
	P63	INT0 入力		×	0	1	
P64	SCOUT 出力		×	1	1		

X: Don't care

表 3.5.3 I/O ポート設定一覧表 (2/2)

ポート	端子名	仕様	リセット 後	I/O レジスタ設定値		
				Pn	PnCR	PnFC
ポート 7	P70~P75	入力ポート	●	×	0	0
		出力ポート		×	1	0
	P70	TA0IN 入力		×	0	設定レジスタ なし
	P71	TA1OUT 出力		×	1	1
	P72	TA3OUT 出力		×	1	1
	P73	TA4IN 入力		×	0	設定レジスタ なし
	P74	TA5OUT 出力		×	1	1
ポート 8	P80~P87	入力ポート	●	×	0	0
		出力ポート		×	1	0
	P80	TB0IN0, INT5 入力		×	0	1
	P81	TB0IN1, INT6 入力		×	0	1
	P82	TB0OUT0 出力		×	1	1
	P83	TB0OUT1 出力		×	1	1
	P84	TB1IN0, INT7 入力		×	0	1
	P85	TB1IN1, INT8 入力		×	0	1
	P86	TB1OUT0 出力		×	1	1
ポート 9	P90~P95	入力ポート	●	×	0	0
		出力ポート		×	1	0
	P90	TXD0 出力		×	1	1
	P91	RXD0 入力		×	0	設定レジスタ なし
	P92	SCLK0 入力		×	0	0
		SCLK0 出力		×	1	1
		CTS0 入力		×	0	0
	P93	TXD1 出力		×	1	1
	P94	RXD1 入力		×	0	設定レジスタ なし
	P95	SCLK1 入力		×	0	0
		SCLK1 出力		×	1	1
		CTS1 入力		×	0	0
	P96~P97	入力ポート		×	0	設定レジスタ なし
		出力ポート (注 3)	●	×	1	
XT1~XT2			×	0		
ポート A	PA0~PA7	入力ポート	●	×	0	0
		出力ポート		×	1	0
	PA0	INT1 入力		×	0	1
	PA1	INT2 入力		×	0	1
	PA2	INT3 入力		×	0	1
	PA3	INT4 入力		×	0	1

X: Don't care

注 1) AD0~AD7 への切り替えは特に PORT の設定はありません。外部領域アクセス時に自動的に切り替わります。

注 2) P61, P62 をそれぞれ SDA, SCL 出力でオープンドレイン出力として使用する場合は、ODE&lt;ODE62:61&gt;の設定をします。

注 3) P96~P97 を出力ポートとして使用する場合は、オープンドレイン出力バッファです。

- バス解放時プログラマブルプルアップ使用時の注意事項

バス解放時 ( $\overline{\text{BUSAK}} = "0"$ )、AD0~AD15, A0~A23, バスコントロール信号 ( $\overline{\text{RD}}$ ,  $\overline{\text{WR}}$ ,  $\overline{\text{HWR}}$ ,  $\overline{\text{R/W}}$ ,  $\overline{\text{CS0}} \sim \overline{\text{CS3}}$ ) の出力バッファを OFF にし、ハイインピーダンス状態にします。ただし、内蔵のプログラマブルプルアップ抵抗は、働き続けます。このプログラマブルプルアップ抵抗は、入力モードで利用するときのみ、プログラマブルに付加/付加なしを選択できます。出力モードで利用するときは、プログラマブルを選択することはできません。

表 3.5.4 にバス解放時の端子状態を示します。

表 3.5.4 バス解放時の端子状態

端子名	バス解放時の端子状態	
	ポートモード	ファンクションモード
P00~P07 (AD0~AD7) P10~P17 (AD8~AD15/A8~A15)	状態は変化しません。 (ハイインピーダンスになりません。)	ハイインピーダンスになります。
P20~P27 (A16~A23)	同上	出力バッファは OFF します。 (一度 High にしてから)
P30 ( $\overline{\text{RD}}$ ) P31 ( $\overline{\text{WR}}$ )	同上	同上
P32 ( $\overline{\text{HWR}}$ ) P37	同上	出力バッファは OFF します。出力ラッチの値に関係なく内蔵プルアップが付加されます。
P36 ( $\overline{\text{R/W}}$ ) P40 ( $\overline{\text{CS0}}$ ) P41 ( $\overline{\text{CS1}}$ ) P42 ( $\overline{\text{CS2}}$ ) P43 ( $\overline{\text{CS3}}$ )	同上	同上

図 3.5.1 にバス解放機能使用時の上記信号の外部インタフェース例を示します。

なお、バス解放状態では、内蔵メモリおよび内蔵 I/O はアクセスできません。また、内蔵 I/O の動作は継続します。従って、ウォッチドッグタイマはカウントを継続しますので、バス解放機能を使用する場合は、バス解放時間を考慮して暴走検出時間を設定してください。

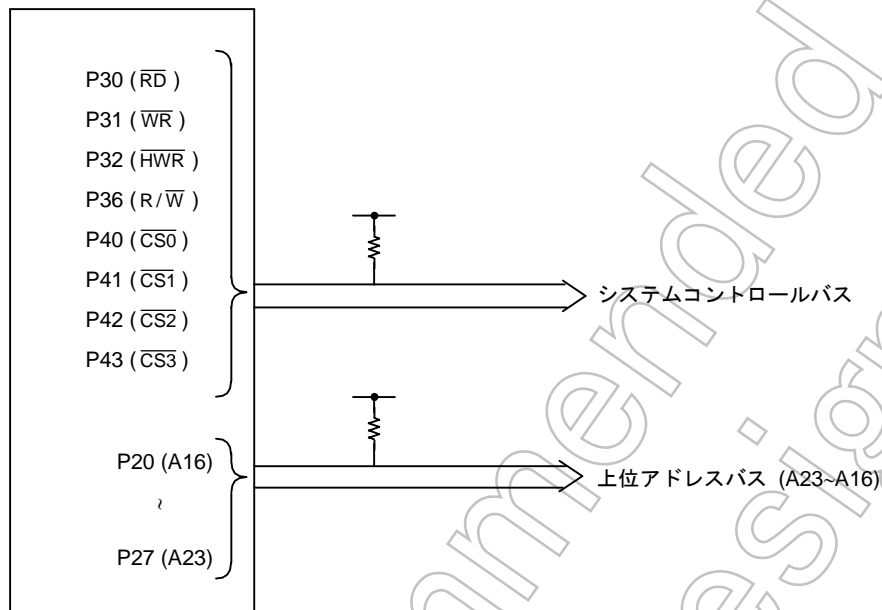


図 3.5.1 バス解放機能使用時 外部バスインタフェース例

バス解放時の信号レベルを確定させるために、外部にプルアップ抵抗を付加させる場合、上図のような回路が必要になります。

リセット動作により、P30 ( $\overline{RD}$ )、P31 ( $\overline{WR}$ ) は出力モードになり、P40~P43 ( $\overline{CS0}$ ~ $\overline{CS3}$ )、P32 ( $\overline{HWR}$ )、P36 (R/ $\overline{W}$ ) と P35 ( $\overline{BUSAK}$ ) は、プルアップ抵抗付きの入力モードになります。

### 3.5.1 ポート 0 (P00~P07)

ポート 0 は、ビット単位で入出力の指定ができる 8 ビットの汎用入出力ポートです。入出力の指定は、コントロールレジスタ P0CR によって行います。リセット動作により、P0CR の全ビットは“0”にリセットされ、ポート 0 は、入力モードになります。

汎用入出力ポート機能以外には、アドレスデータバス (AD0~AD7) 機能があります。外部メモリをアクセスすると、自動的にアドレスデータバス (AD0~AD7) として機能し、P0CR はすべて“0”にクリアされます。よって、アドレスデータバス (AD0~AD7) 機能の設定はありません。

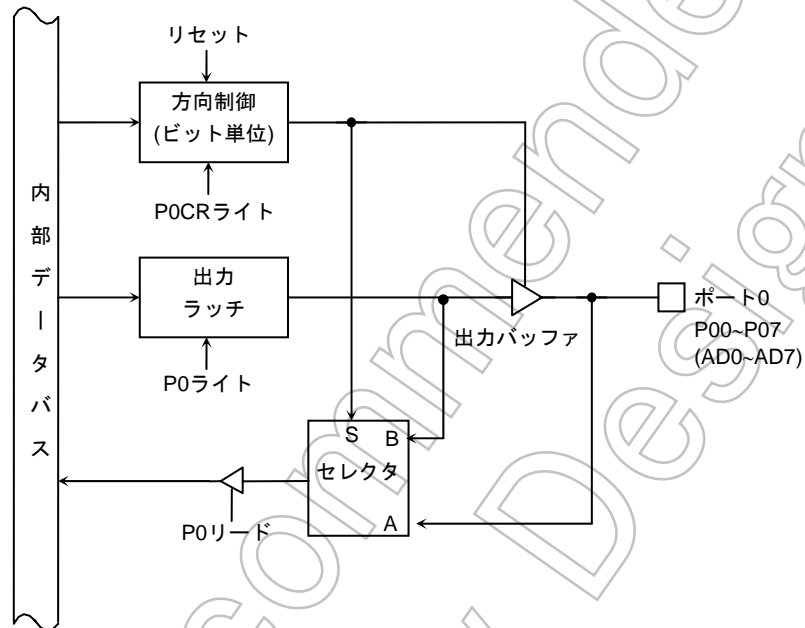


図 3.5.2 ポート 0

### 3.5.2 ポート 1 (P10~P17)

ポート 1 は、ビット単位で入出力の設定ができる 8 ビットの汎用入出力ポートです。入出力の指定は、コントロールレジスタ **P1CR** とファンクションレジスタ **P1FC** によって行います。リセット動作により、出力ラッチの P1 の全ビットと、**P1CR** と **P1FC** の、全ビットは“0”にリセットされ、ポート 1 は入力モードになります。

汎用入出力ポート以外に、アドレスデータバス (AD8~AD15) 機能とアドレスバス (A8~A15) 機能があります。

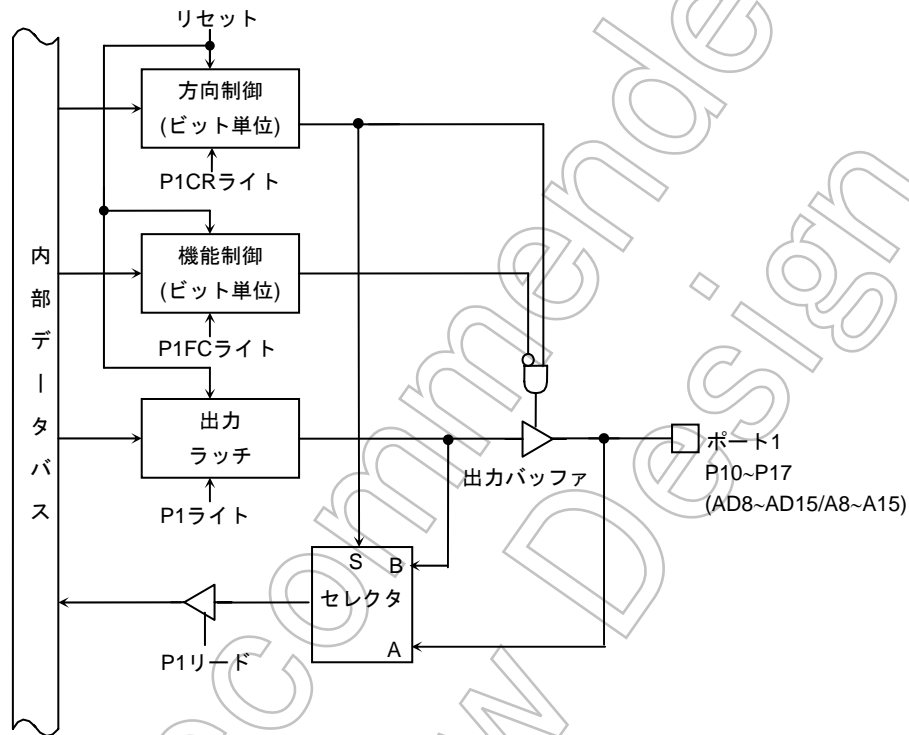


図 3.5.3 ポート 1

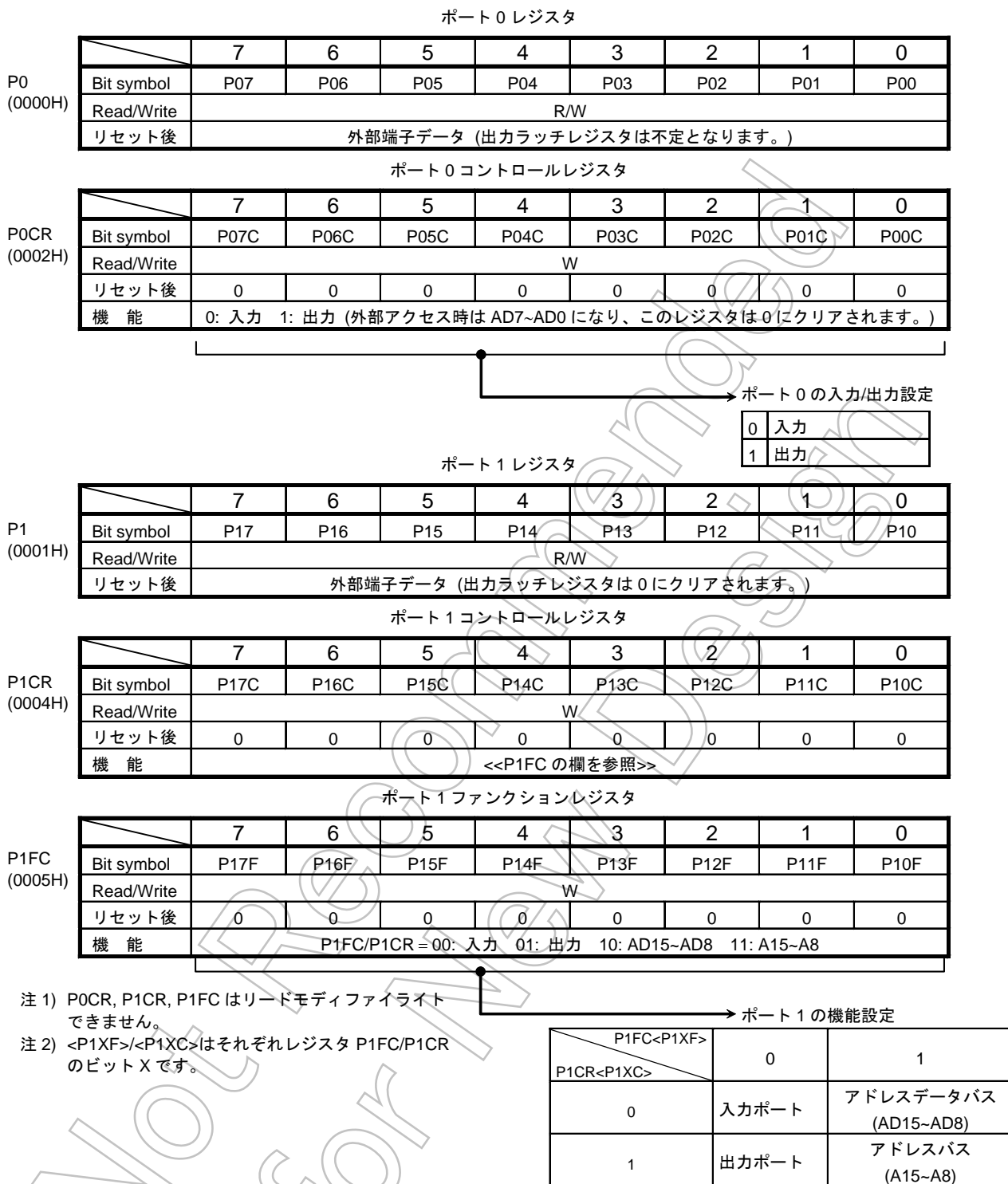


図 3.5.4 ポート 0, 1 関係のレジスタ



## 3.5.3 ポート 2 (P20~P27)

ポート 2 は、ビット単位で入出力の設定ができる 8 ビットの汎用入出力ポートです。入出力の指定は、コントロールレジスタ P2CR と、ファンクションレジスタ P2FC によって行います。リセット動作により、出力ラッチ P2 の全ビットは“1”に、P2CR と P2FC、の全ビットは“0”にリセットされ、ポート 2 は入力モードになります。

汎用入出力ポート以外には、アドレスバス (A0~A7, A16~A23) 機能があります。

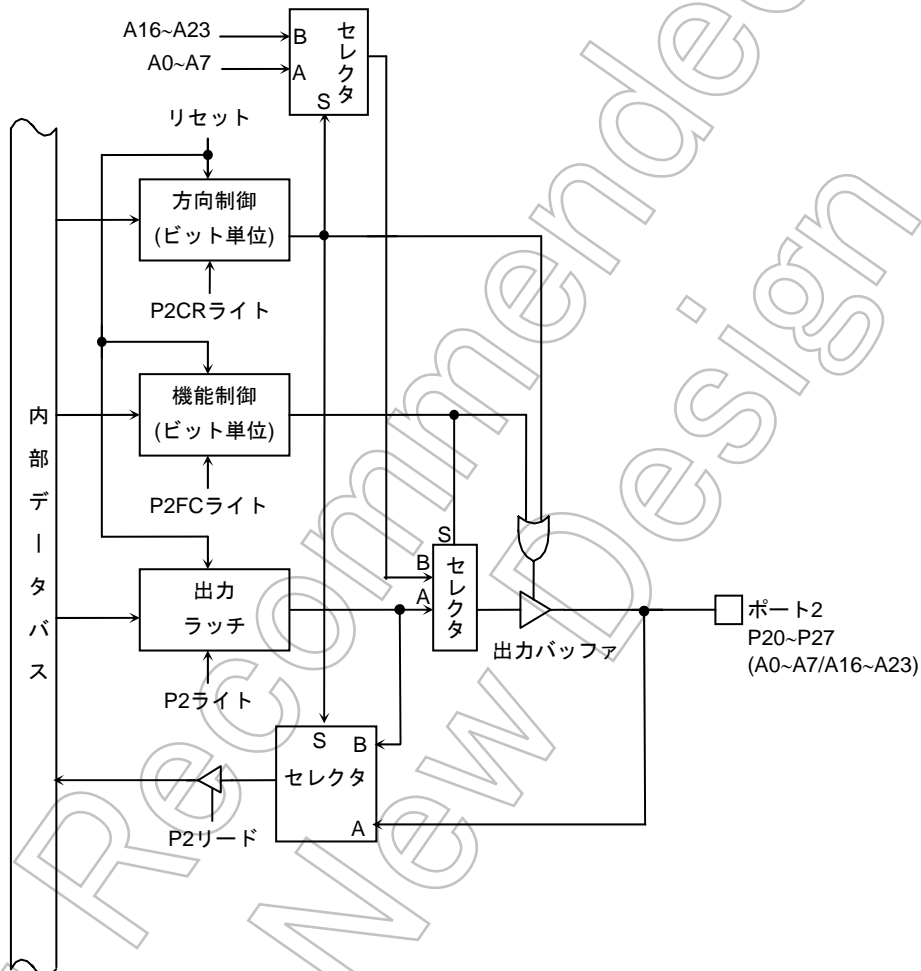


図 3.5.5 ポート 2

ポート 2 レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P2 (0006H)	Bit symbol	P27	P26	P25	P24	P23	P22	P21	P20
	Read/Write	R/W							
	リセット後	外部端子データ (出力ラッチレジスタは 1 にセットされます。)							

ポート 2 コントロールレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P2CR (0008H)	Bit symbol	P27C	P26C	P25C	P24C	P23C	P22C	P21C	P20C
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
	機能	<<P2FC の欄を参照>>							

ポート 2 ファンクションレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P2FC (0009H)	Bit symbol	P27F	P26F	P25F	P24F	P23F	P22F	P21F	P20F
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
	機能	P2FC/P2CR = 00: 入力 01: 出力 10: A7~A0 11: A23~A16							

注 1) P2CR, P2FC はリードモディファイライト  
できません。

注 2) <P2XF>/<P2XC>はそれぞれレジスタ  
P2FC/P2CR のビット X です。  
アドレスバス A23~A16 に設定するときは、  
P2CR, P2FC の順に設定してください。  
P2FC, P2CR の順に設定すると P2CR 設定値  
が "0" の場合 P2FC を設定後、P2CR を設定  
するまでの間 A7~A0 が出力されます。

→ ポート 2 の機能設定

	P2FC<P2XF>	0	1
P2CR<P2XC>	0	入力ポート	アドレスバス (A7~A0)
	1	出力ポート	アドレスバス (A23~A16)

図 3.5.6 ポート 2 関係のレジスタ

### 3.5.4 ポート 3 (P30~P37)

ポート 3 は、ビット単位で入出力の設定ができる 8 ビットの汎用入出力ポート (ただし、P30 と P31 は出力専用) です。

入出力の指定は、コントロールレジスタ P3CR とファンクションレジスタ P3FC によって行います。リセット動作により、出力ラッチ P3 の全ビットは“1”にセットされ、P3CR (ビット 0 と 1 は未使用) と P3FC (ビット 3 と 7 は未使用) の全ビットは“0”にリセットされ、ポート 3 の P30 と P31 は“High”を出力し、P32~P37 はプルアップ抵抗付きの入力モードになります。

汎用入出力ポート以外には、CPU のコントロール/ステータス信号の入出力機能があります。

P30 端子が、 $\overline{RD}$  信号出力モードとして定義されている (<P30F> = “1”) とき、出力ラッチレジスタ <P30> を 0 にクリアすると、P30 端子の  $\overline{RD}$  ストローブは内部アドレスエリアをアクセスするときでも出力され (擬似スタティック RAM 用)、1 にセットされたままだと、外部アドレスエリアをアクセスしたときのみ  $\overline{RD}$  ストローブは出力されます。

Not Recommended  
for New Design

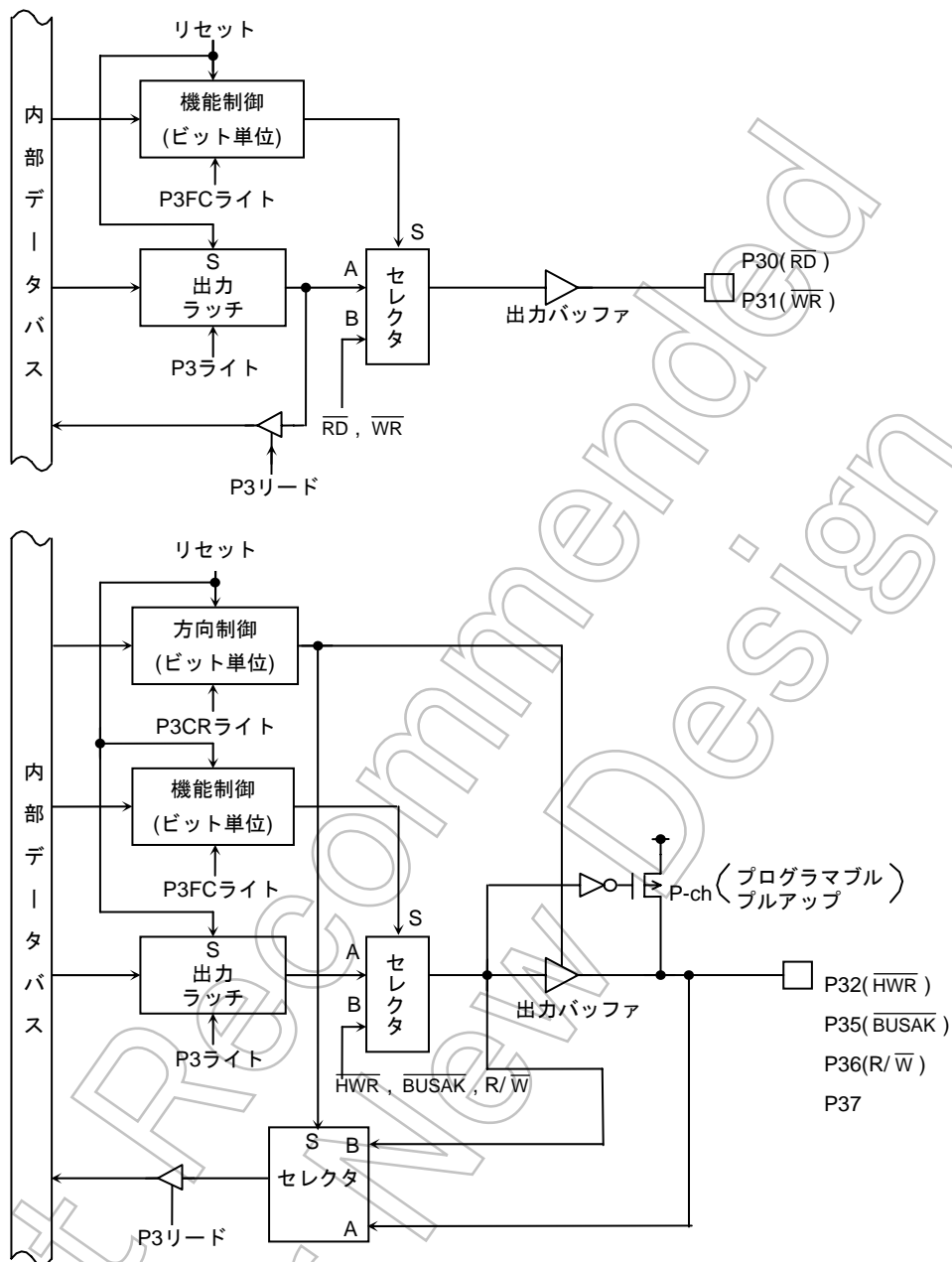


図 3.5.7 ポート 3 (P30, P31, P32, P35, P36, P37)

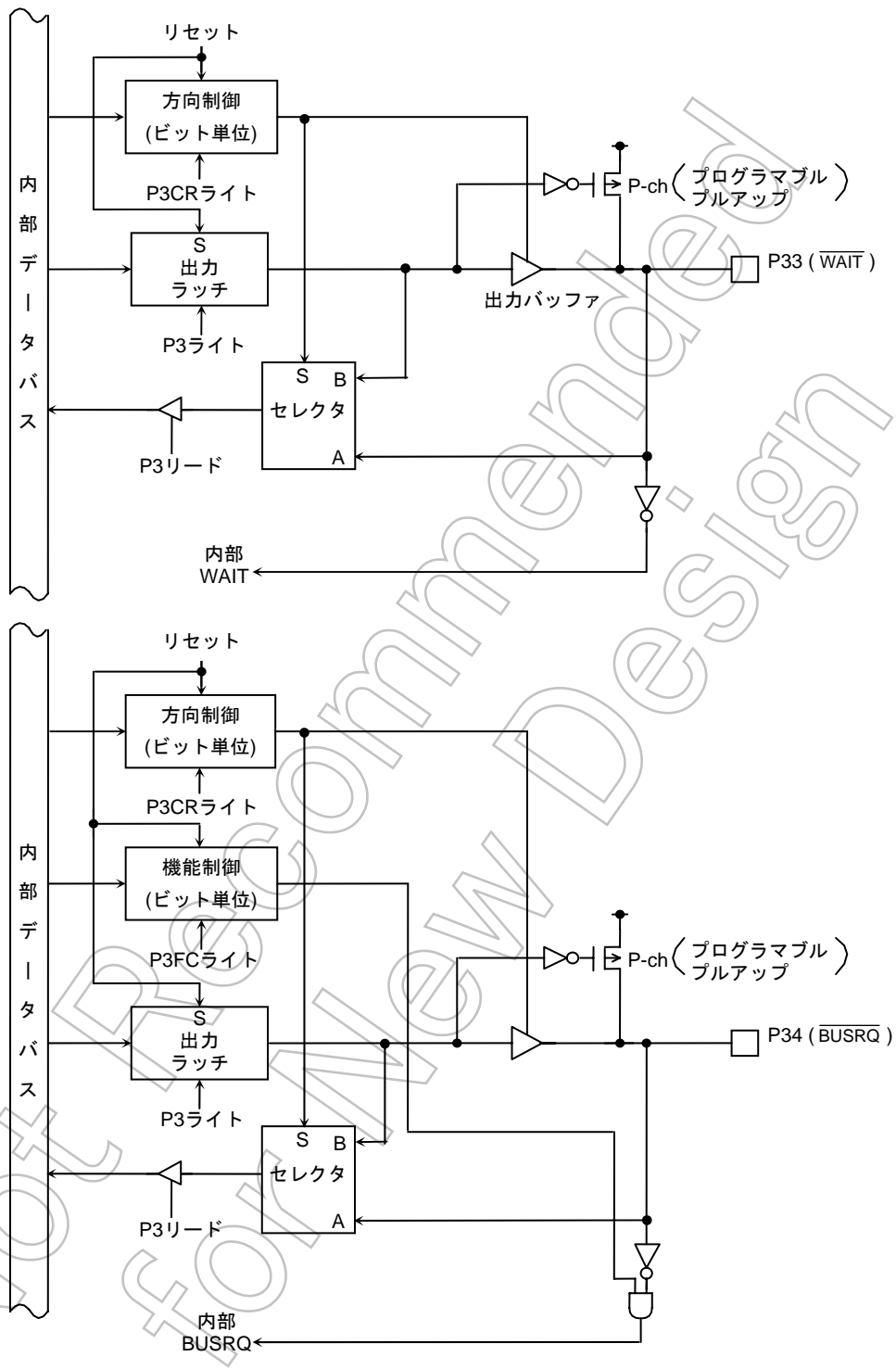


図 3.5.8 ポート 3 (P33, P34)

ポート3レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0		
P3 (0007H)	Bit symbol	P37	P36	P35	P34	P33	P32	P31	P30	
	Read/Write	R/W								
	リセット後	外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)						1	1	
	機能	0(出力ラッチレジスタ): ブルアップ抵抗 OFF 1(出力ラッチレジスタ): ブルアップ抵抗 ON								

ポート3コントロールレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P3CR (000AH)	Bit symbol	P37C	P36C	P35C	P34C	P33C	P32C		
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0		
	機能	0: 入力			1: 出力				

入力/出力設定

0	入力
1	出力

ポート3ファンクションレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
P3FC (000BH)	Bit symbol	-	P36F	P35F	P34F	P32F	P31F	P30F
	Read/Write		W				W	
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0
	機能	"0" をライトしてください。	0: ポート 1: R/W	0: ポート 1: BUSAK	0: ポート 1: BUSRQ	0: ポート 1: HWR	0: ポート 1: WR	0: ポート 1: RD

BUSRQ の設定

P3FC<P34F>	1
P3CR<P34C>	0

BUSAK の設定

P3FC<P35F>	1
P3CR<P35C>	1

R/W の設定

P3FC<P36F>	1
P3CR<P36C>	1

P30 (RD) のファンクション設定

<P30>		0	1
<P30F>	0	"0" 出力	"1" 出力
	1	常に RD 出力 (擬似 SRAM 対応)	外部アクセス時のみ RD 出力

P31 (WR) のファンクション設定

<P31>		0	1
<P31F>	0	"0" 出力	"1" 出力
	1	外部アクセス時のみ WR 出力	

HWR の設定

P3FC<P32F>	1
P3CR<P32C>	1

- 注 1) P3CR, P3FC はリードモディファイライトできません。
- 注 2) ポート3を入力モードで使用する場合、内蔵ブルアップ抵抗はP3レジスタにて制御します。入力モードあるいは入出力モードを混在させて使用する場合 (1ビットでも入力端子が存在するとき) には、リードモディファイライト命令を行わないでください。入力端子の状態により内蔵ブルアップ抵抗の設定が変わる場合があります。
- 注 3) P33/WAIT 端子を WAIT 端子として使用する場合は、P3CR<P33C>を "0" に、チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタのビット 3、2<BnW2:0>を "010" に設定する必要があります。

図 3.5.9 ポート3関係のレジスタ

## 3.5.5 ポート 4 (P40~P43)

ポート 4 は、ビット単位で入出力の設定ができる 4 ビットの汎用入出力ポートです。入出力の指定は、コントロールレジスタ P4CR とファンクションレジスタ P4FC によって行います。リセット動作により、P40~P43 の出力レジスタは“1”、P4CR と P4FC の全ビットは“0”にリセットされ、P40~P43 はプルアップ抵抗付きの入力モードになります。

汎用入出力ポート機能以外には、チップセレクト信号出力機能 ( $\overline{CS0} \sim \overline{CS3}$ ) があります。

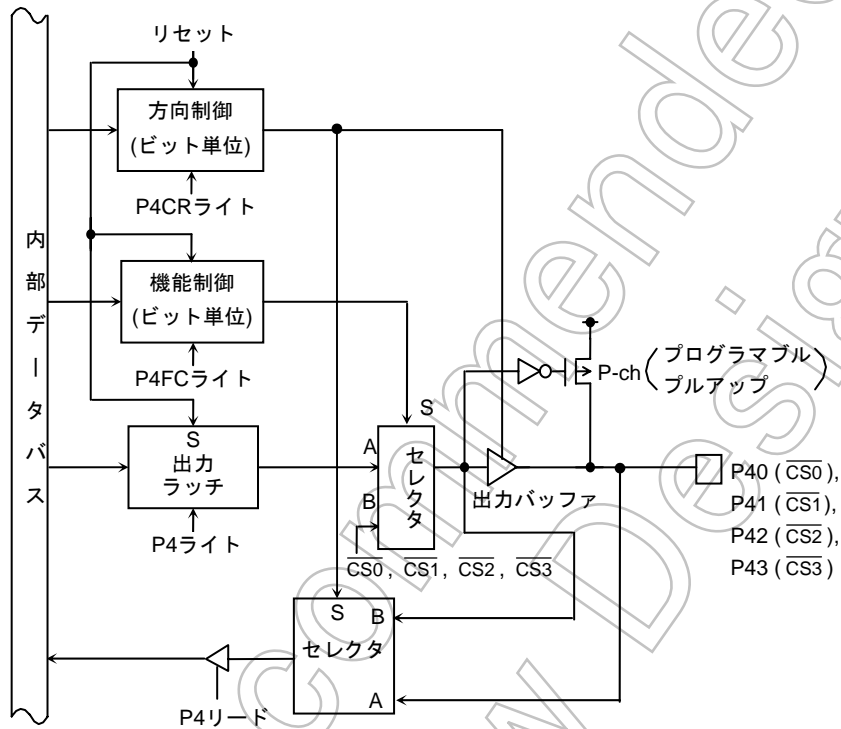


図 3.5.10 ポート 4

ポート4レジスタ

P4 (000CH)		7	6	5	4	3	2	1	0
	Bit symbol					P43	P42	P41	P40
	Read/Write					R/W			
	リセット後					外部端子データ (出カラッチレジスタは1にセットされます。)			
機能					0(出カラッチレジスタ): プルアップ抵抗 OFF 1(出カラッチレジスタ): プルアップ抵抗 ON				

ポート4コントロールレジスタ

P4CR (000EH)		7	6	5	4	3	2	1	0
	Bit symbol					P43C	P42C	P41C	P40C
	Read/Write					W			
	リセット後					0	0	0	0
機能					0: 入力      1: 出力				

→ 入力/出力設定

0	入力
1	出力

ポート4ファンクションレジスタ

P4FC (000FH)		7	6	5	4	3	2	1	0
	Bit symbol					P43F	P42F	P41F	P40F
	Read/Write					W			
	リセット後					0	0	0	0
機能					0: ポート      1: $\overline{CS}$				

- 注 1) P4CR, P4FC はリードモディファイライトできません。
- 注 2) ポート4を入力モードで使用する場合、内蔵プルアップ抵抗はP4レジスタにて制御します。入力モードあるいは入出力モードを混在させて使用する場合(1ビットでも入力端子が存在するとき)には、リードモディファイライト命令を行わないでください。入力端子の状態により内蔵プルアップ抵抗の設定が変わる場合があります。
- 注 3) チップセレクト信号( $\overline{CS0} \sim \overline{CS3}$ )を出力する場合は、ファンクションレジスタ(P4FC)、コントロールレジスタ(P4CR)の順で、双方の対応するビットを1にしてください。P4CRを先に設定するとP4FCレジスタを設定するまでの間、P4レジスタの値が出力されます。

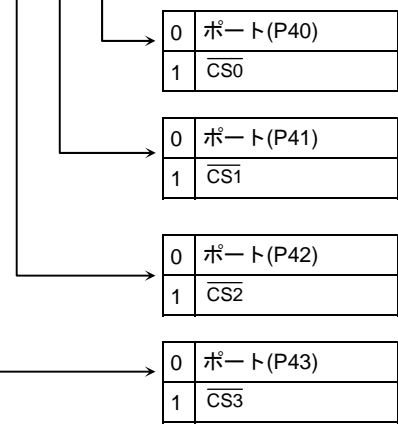


図 3.5.11 ポート4関係のレジスタ



## 3.5.6 ポート 5 (P50~P57)

ポート 5 は、8 ビットの入力専用ポートで AD コンバータのアナログ入力端子と兼用になっています。また、P53 は AD コンバータの AD トリガ入力の端子機能も兼用しています。

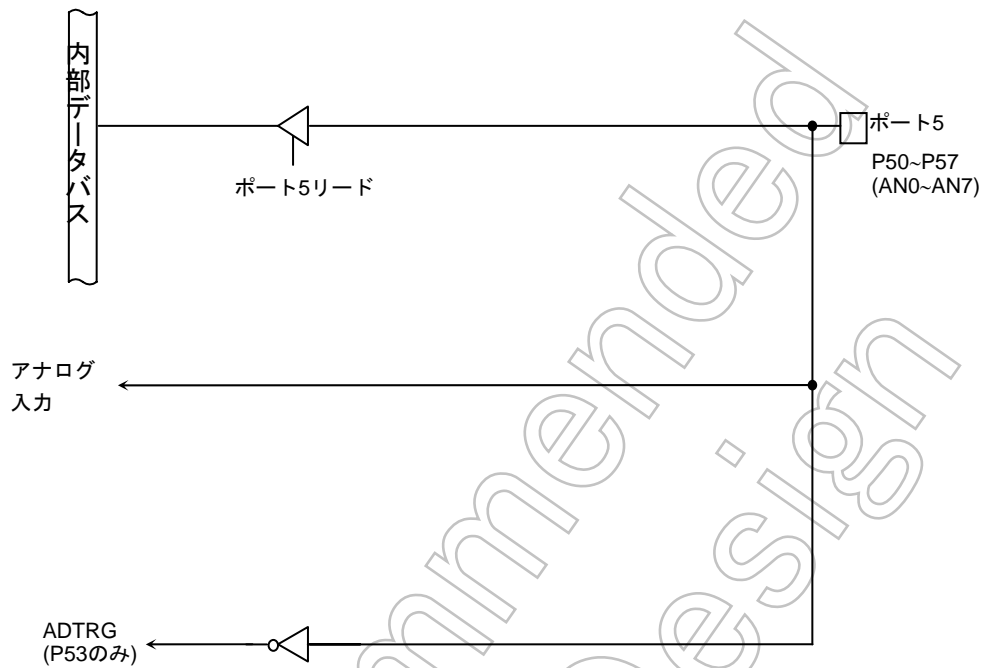


図 3.5.12 ポート 5

ポート 5 レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
P5 (000DH)								
Bit symbol	P57	P56	P55	P54	P53	P52	P51	P50
Read/Write	R							
リセット後	外部端子データ							

図 3.5.13 ポート 5 関係のレジスタ

注) AD コンバータの入力チャネル選択、P53 の AD トリガ入力許可の設定は、AD コンバータモードレジスタ ADMOD1 にて設定します。

### 3.5.7 ポート 6 (P60~P66)

ポート 6 は、ビット単位で入出力の指定ができる 7 ビットの汎用入出力ポートです。リセット動作により、入力ポートとなります。

また、出力ラッチレジスタの全ビットは“1”へセットされます。

入出力ポート以外には、シリアルバスインタフェースの入出力機能があります。

この機能はポート 6 ファンクションレジスタ P6FC の該当ビットへ“1”をライトすることにより各ファンクションが可能となります。

リセット動作により、P6CR, P6FC の値は“0”にリセットされ、全ビットが入力ポートとなります。

#### (1) ポート 60 (SCK)

ポート 60 は、入出力ポート以外にシリアルバスインタフェースの SIO モード時のクロック SCK 入出力端子としての機能を持ちます。

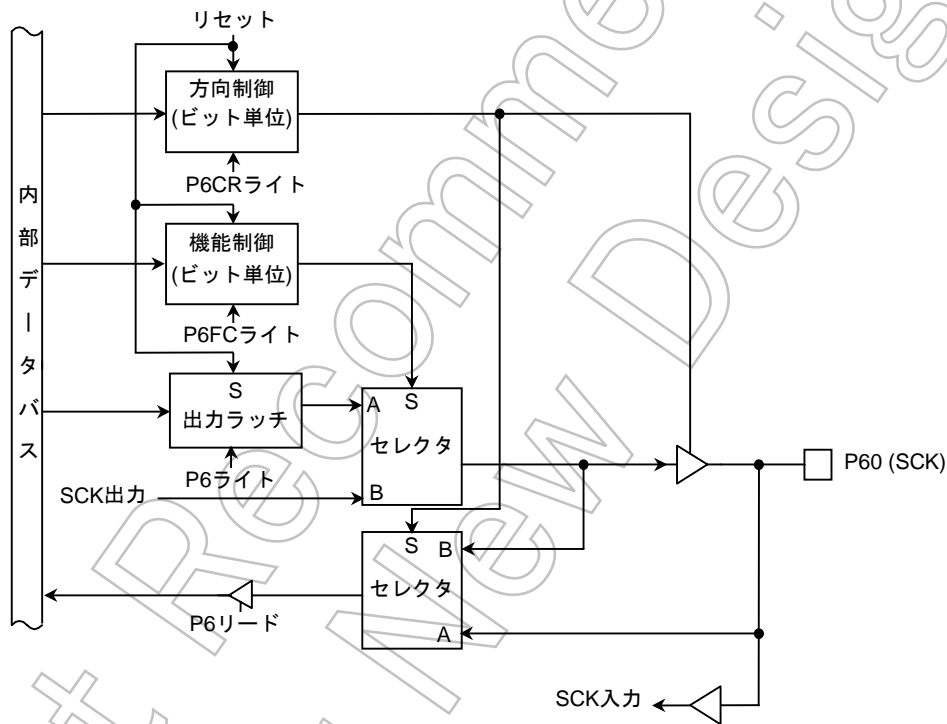


図 3.5.14 ポート 60

## (2) ポート 61 (SO/SDA)

ポート 61 は、入出力ポート以外にシリアルバスインタフェースの I<sup>2</sup>C バスモード時のデータ SDA 入出力端子または SIO モード時のデータ SO 出力端子としての機能を持っています。

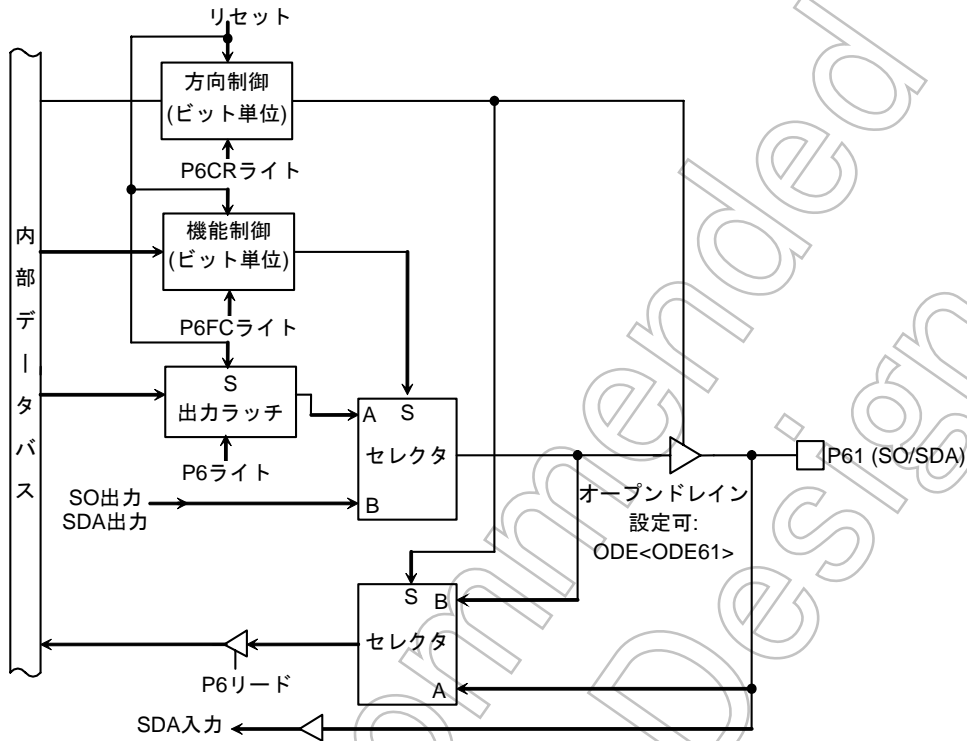


図 3.5.15 ポート 61

## (3) ポート 62 (SI/SCL)

ポート 62 は、入出力ポート以外にシリアルバスインタフェースの SIO モード時のデータ入力端子、または I<sup>2</sup>C バスモード時のクロック SCL 入出力端子としての機能を持っています。

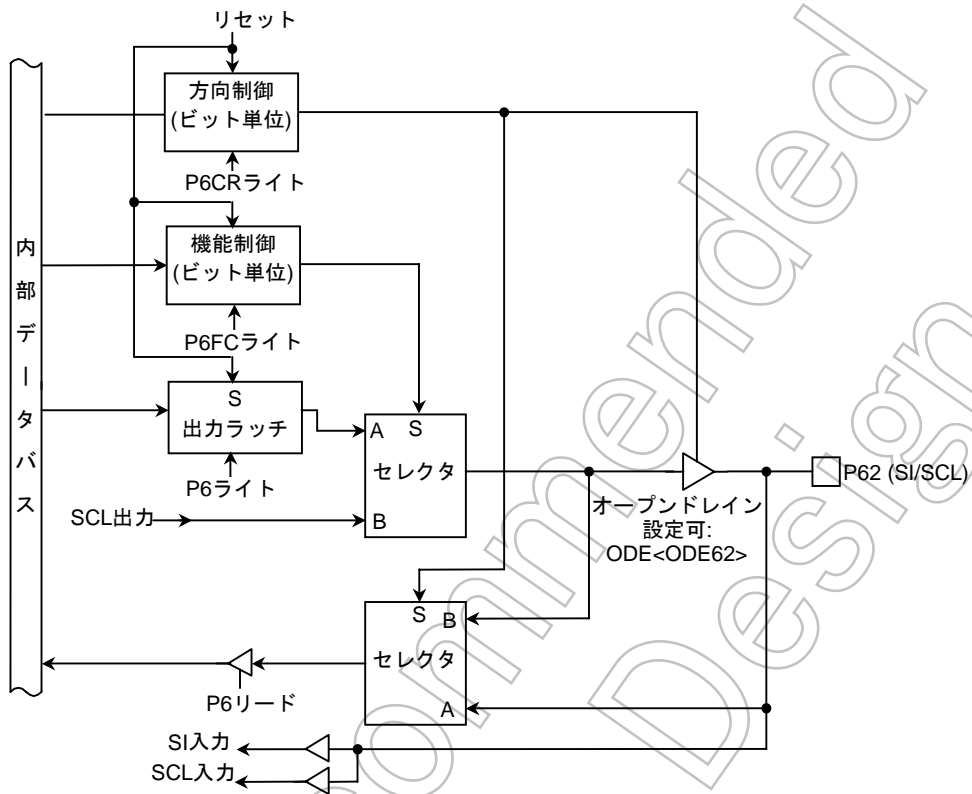


図 3.5.16 ポート 62

## (4) ポート 63 (INT0)

ポート 63 は、入出力ポート以外に外部割り込みの INT0 入力端子としての機能を持っています。

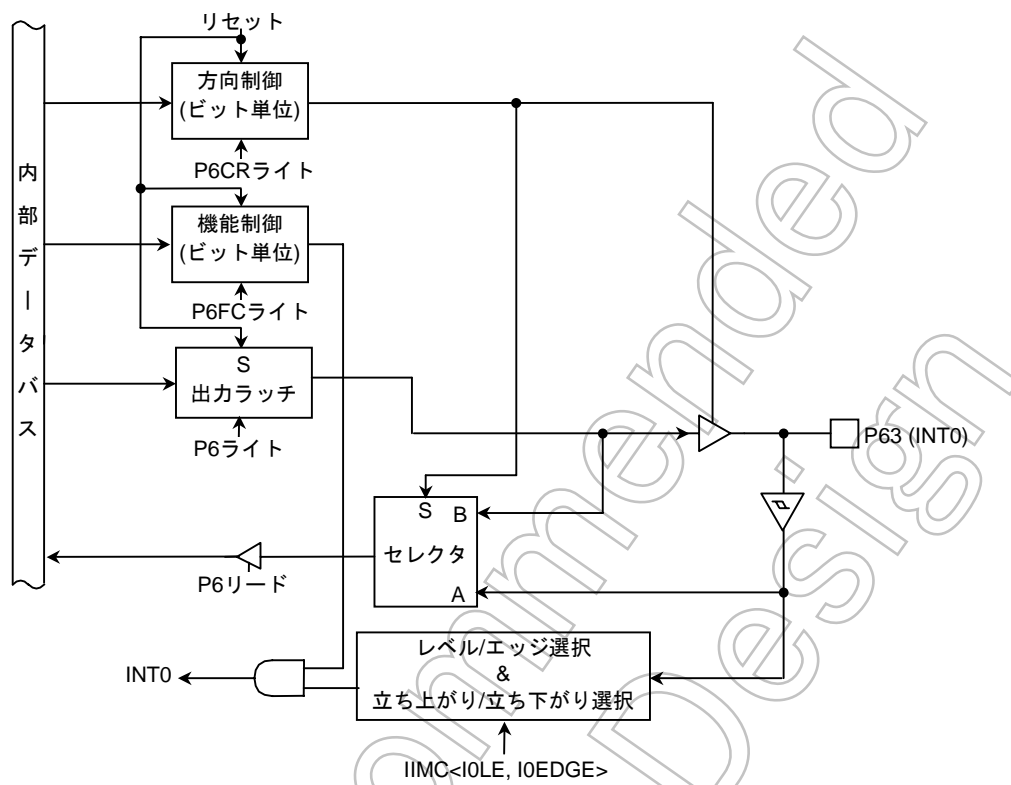


図 3.5.17 ポート 63

(5) ポート 64 (SCOUT)

ポート 64 は、入出力ポート以外に内部クロックを出力する SCOUT 出力端子としての機能を持っています。

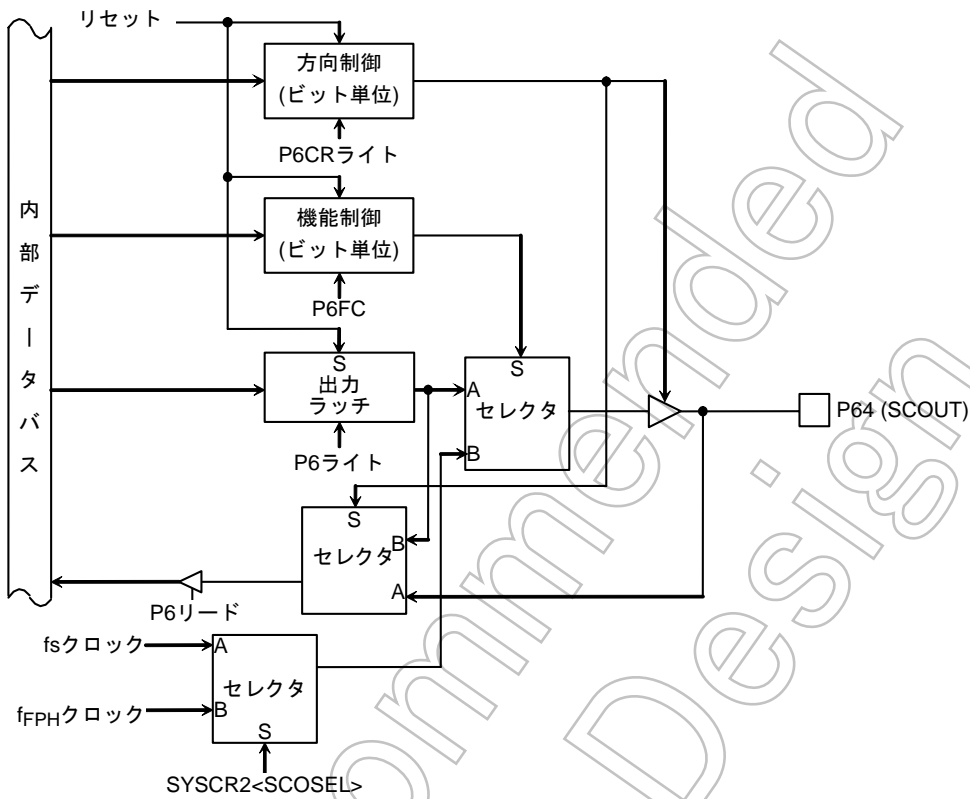


図 3.5.18 ポート 64

(6) ポート 65, 66

ポート 65, 66 は、入出力ポートの機能を持っています。

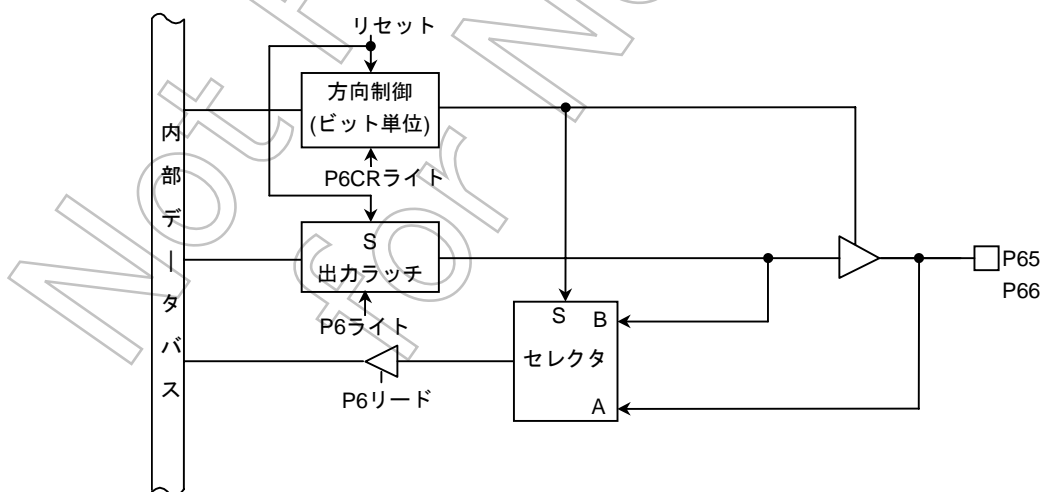


図 3.5.19 ポート 65, 66

ポート 6 レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
P6 (0012H)	Bit symbol	P66	P65	P64	P63	P62	P61	P60
	Read/Write	R/W						
	リセット後	外部端子データ (出力ラッチレジスタは 1 にセットされます。)						

ポート 6 コントロールレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
P6CR (0014H)	Bit symbol	P66C	P65C	P64C	P63C	P62C	P61C	P60C
	Read/Write	W						
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0
	機能	0: 入力 1: 出力						

ポート 6 の入力/出力設定

0	入力
1	出力

ポート 6 ファンクションレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
P6FC (0015H)	Bit symbol			P64F	P63F	P62F	P61F	P60F
	Read/Write	W						
	リセット後			0	0	0	0	0
	機能			0: ポート 1: SCOUT 出力	0: ポート 1: INT0 入力	0: ポート 1: SCL 出力	0: ポート 1: SDA/SO 出力	0: ポート 1: SCK 出力

注) P6CR, P6FC はリードモディファイライトできません。

→ P60 の SCK 出力設定

P6FC<P60F>	1
P6CR<P60C>	1

→ P61 の SDA/SO 出力設定

P6FC<P61F>	1
P6CR<P61C>	1

→ P62 の SCL 出力設定

P6FC<P62F>	1
P6CR<P62C>	1

→ P63 の INT0 入力設定

P6FC<P63F>	1
P6CR<P63C>	0

→ P64 の SCOUT 出力設定

P6FC<P64F>	1
P6CR<P64C>	1

オープンドレイン出力設定レジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
ODE (002FH)	bit Symbol					ODE62	ODE61	ODE93	ODE90
	Read/Write					R/W			
	リセット後					0	0	0	0
	機能					0:トライ ステート 1: オープン ドレイン	0:トライ ステート 1: オープン ドレイン	0:トライ ステート 1: オープン ドレイン	0:トライ ステート 1: オープン ドレイン

→ P61のオープンドレインの出力設定

0	トライステート出力
1	オープンドレイン出力

→ P62のオープンドレインの出力設定

0	トライステート出力
1	オープンドレイン出力

図 3.5.20 ポート 6 関係のレジスタ

Not Recommended for New Design



3.5.8 ポート 7 (P70~P75)

ポート 7 は、ビット単位で入出力指定ができる 6 ビットの汎用入出力ポートです。リセット動作により入力ポートとなります。入出力ポート機能以外に、ポート 70, 73 は 8 ビットタイマ 0, 4 のクロック入力端子 TA0IN, TA4IN、ポート 71, 72, 74, 75 はそれぞれ 8 ビットタイマ出力 TA1OUT, TA3OUT, TA5OUT, TA7OUT 端子の機能を持っています。このタイマ出力機能は、ポート 7 ファンクションレジスタ P7FC を設定することにより可能となります。リセット動作により、P7CR, P7FC の値は “0” にリセットされ、全ビットが入力ポートとなります。

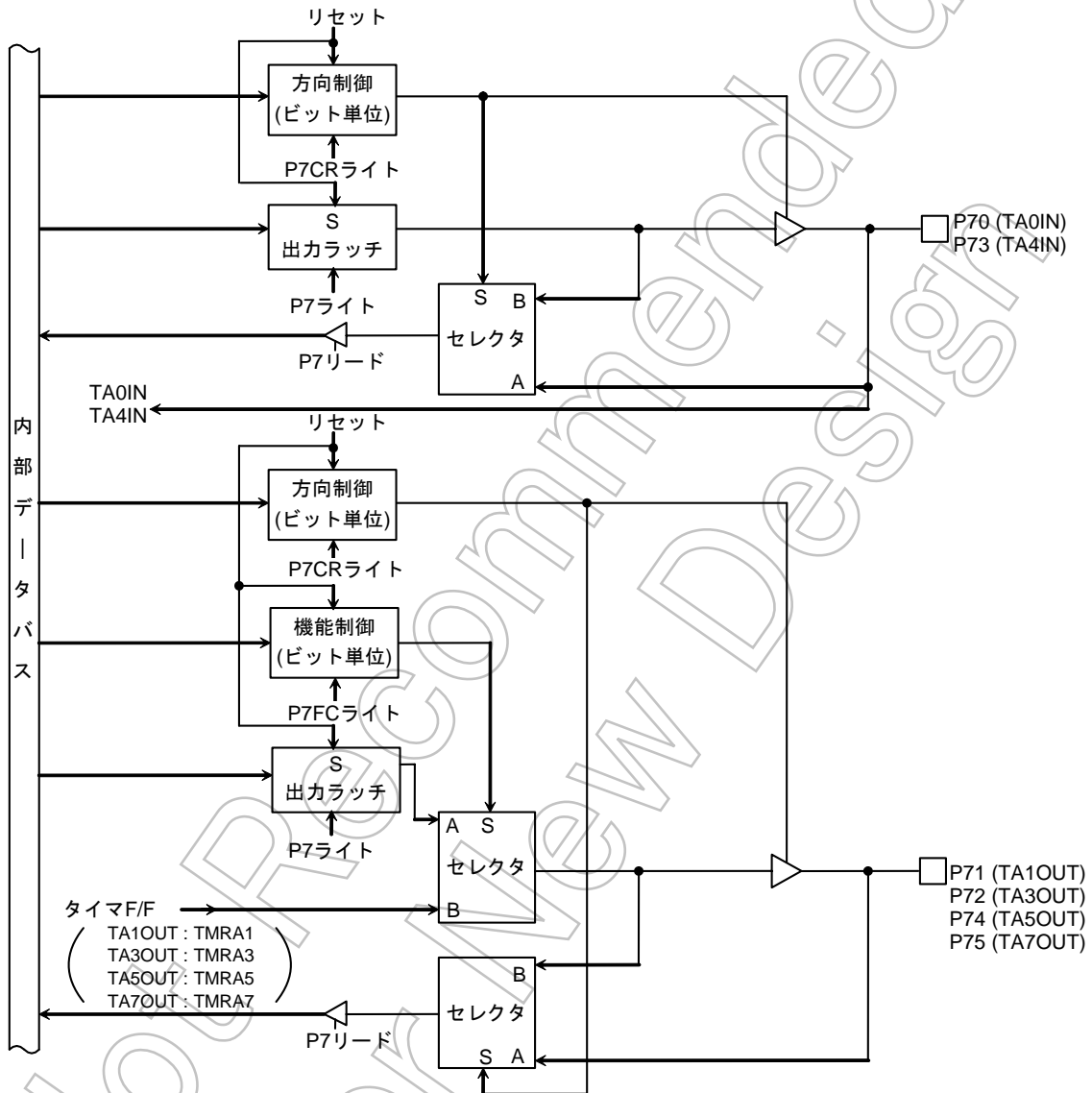


図 3.5.21 ポート 7

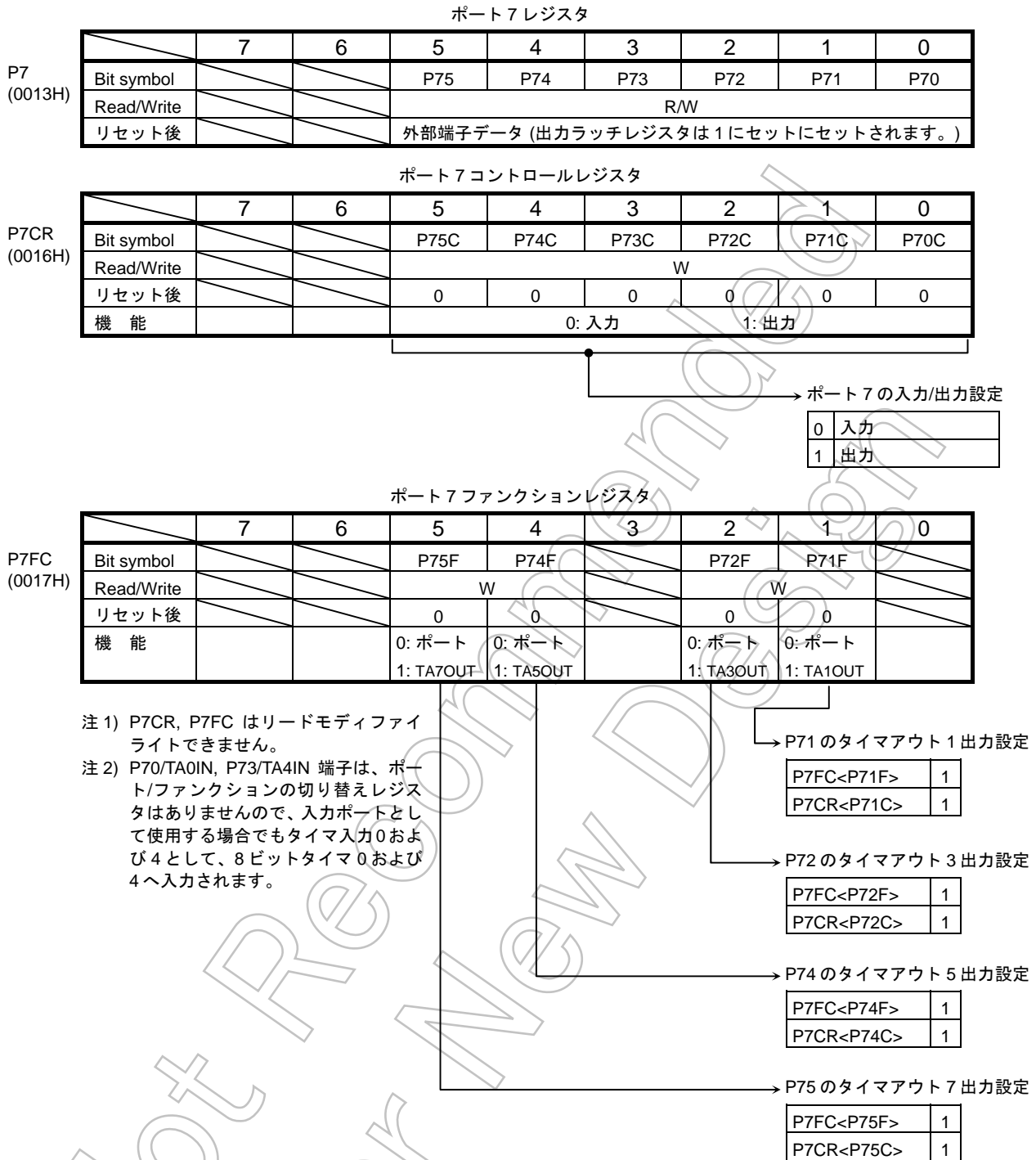


図 3.5.22 ポート7関係のレジスタ

3.5.9 ポート 8 (P80~P87)

ポート 8 は、ビット単位で入出力の指定ができる 8 ビットの汎用入出力ポートです。リセット動作により入力ポートとなります。また、出力ラッチレジスタ P8 の全ビットは“1”へセットされます。入出力ポート以外には、16 ビットタイマのクロック入力、16 ビットタイマ F/F の出力および INT5~INT8 入力機能があります。この機能はファンクションレジスタ P8FC を設定することにより、各ファンクションが可能となります。リセット動作により、P8CR, P8FC の値は“0”にリセットされ、全ビットが入力ポートとなります。

(1) P80~P87

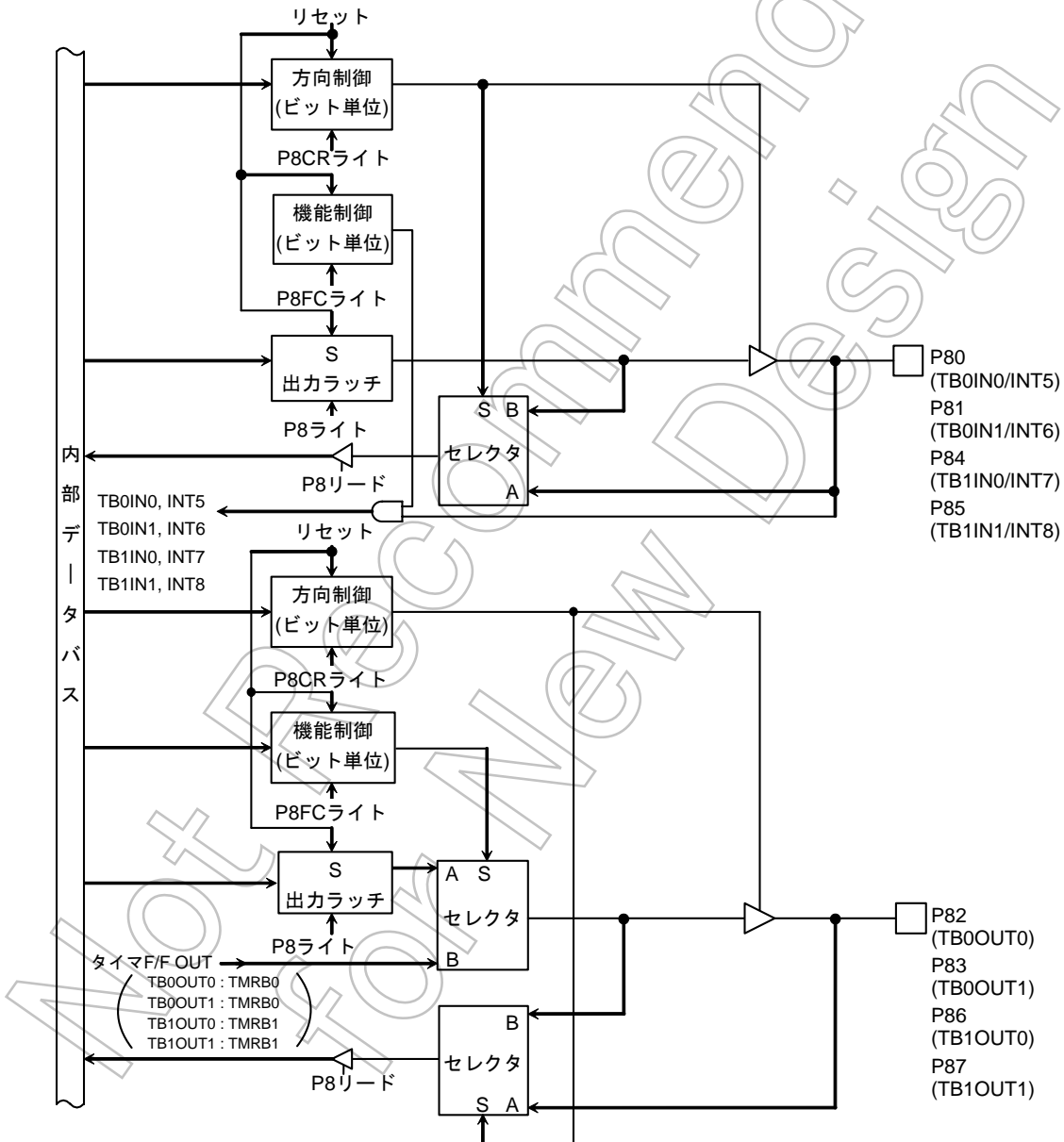


図 3.5.23 ポート 8 (P80~P87)

ポート 8 レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P8 (0018H)	Bit symbol	P87	P86	P85	P84	P83	P82	P81	P80
	Read/Write	R/W							
	リセット後	外部端子データ (出力ラッチはレジスタ 1 にセットされます。)							

ポート 8 コントロールレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P8CR (001AH)	Bit symbol	P87C	P86C	P85C	P84C	P83C	P82C	P81C	P80C
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
	機能	0: 入力				1: 出力			

ポート 8 の入力/出力設定

0	入力
1	出力

ポート 8 ファンクションレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P8FC (001BH)	Bit symbol	P87F	P86F	P85F	P84F	P83F	P82F	P81F	P80F
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
	機能	0: ポート 1: TB1OUT1	0: ポート 1: TB1OUT0	0: ポート 1: TB1IN1, INT8 入力	0: ポート 1: TB1IN0, INT7 入力	0: ポート 1: TB0OUT1	0: ポート 1: TB0OUT0	0: ポート 1: TB0IN1 INT6 入力	0: ポート 1: TB0IN0 INT5 入力

注) P8CR, P8FC は  
リードモディファイライト  
できません。

P82 のタイマアウト TB0OUT0  
出力設定

P8FC<P82F>	1
P8CR<P82C>	1

P83 のタイマアウト TB0OUT1  
出力設定

P8FC<P83F>	1
P8CR<P83C>	1

P86 のタイマアウト TB1OUT0  
出力設定

P8FC<P86F>	1
P8CR<P86C>	1

P87 のタイマアウト TB1OUT1  
出力設定

P8FC<P87F>	1
P8CR<P87C>	1

図 3.5.24 ポート 8 関係のレジスタ

## 3.5.10 ポート 9 (P90~P97)

- ポート 90~95

ポート 90~95 は、ビット単位で入出力の指定ができる 6 ビットの汎用入出力ポートです。リセット動作により、入力ポートとなります。

また、出力ラッチレジスタの全ビットは“1”へセットされます。

入出力ポート以外にシリアルチャネル 0, 1 の入出力機能があります。

この機能は、ポート 9 ファンクションレジスタ P9FC を設定することにより、各ファンクションが可能となります。

リセット動作により、P9CR, P9FC の値は“0”にリセットされ、全ビットが入力ポートとなります。

- ポート 96~97

ポート 96~97 は、ビット単位で入出力の指定ができる 2 ビットの入出力ポートです。出力ポートの場合は、オープンドレイン出力となります。

リセット動作により、出力ラッチレジスタ、コントロールレジスタの値は“1”にセットされ、High-Z (ハイインピーダンス) 出力となります。

入出力ポート以外には、低速クロック機能使用時の低周波発振子接続端子 (XT1, XT2) と兼用となっており、システムクロックコントロールレジスタ SYSCR0, SYSCR1 の設定によりデュアルクロック機能が使用できます。

## (1) ポート 90, 93 (TXD0/TXD1)

ポート 90, 93 は、入出力ポート以外にシリアルチャネルの TXD 出力端子としての機能を持ちます。

また、このポートは、プログラマブルオープンドレイン機能を持っています。

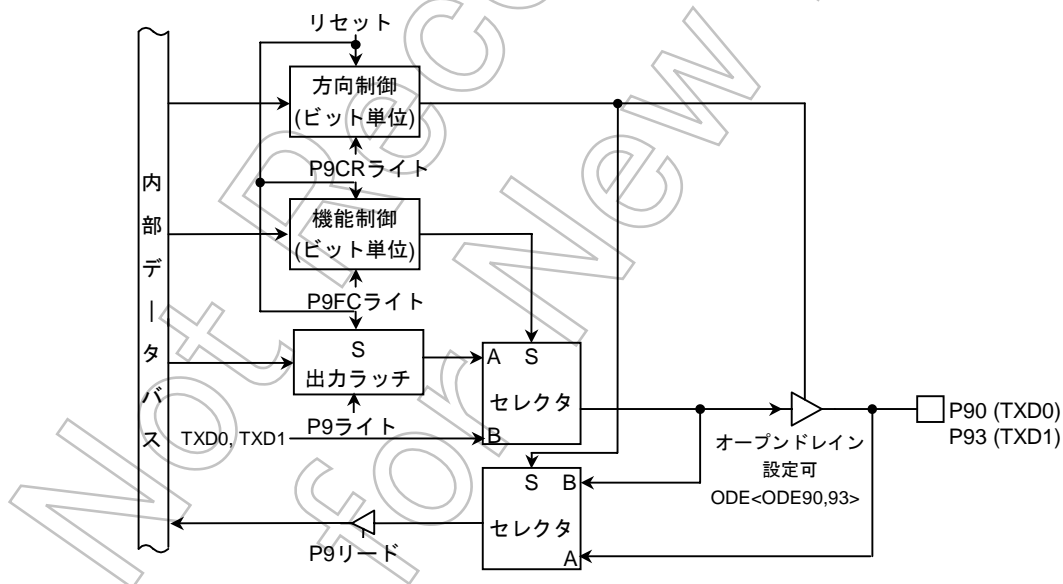


図 3.5.25 ポート 90, 93

(2) ポート 91, 94 (RXD0, RXD1)

ポート 91, 94 は、入出力ポート以外にシリアルチャネルの RXD 入力端子としての機能を持っています。

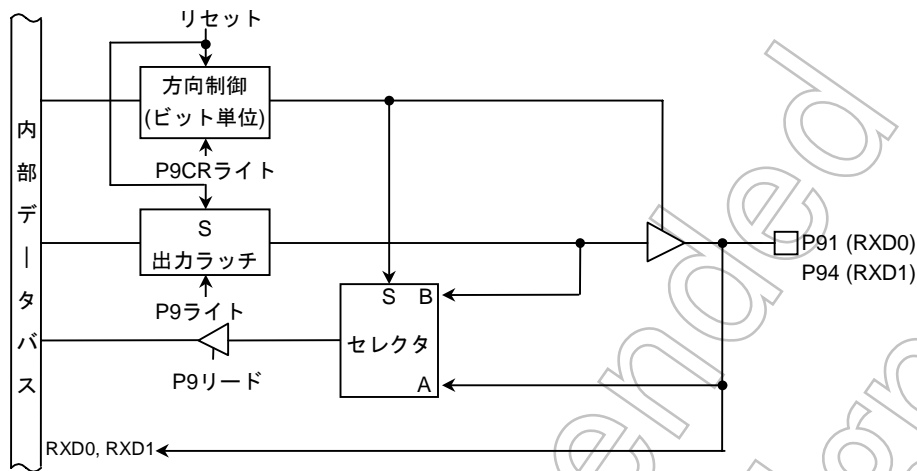


図 3.5.26 ポート 91, 94

(3) ポート 92, 95 ( $\overline{CTS0}/SCLK0$ ,  $\overline{CTS1}/SCK1$ )

ポート 92, 95 は、入出力ポート以外にシリアルチャネルの  $\overline{CTS}$  入力端子、または SCLK 入出力端子としての機能を持っています。

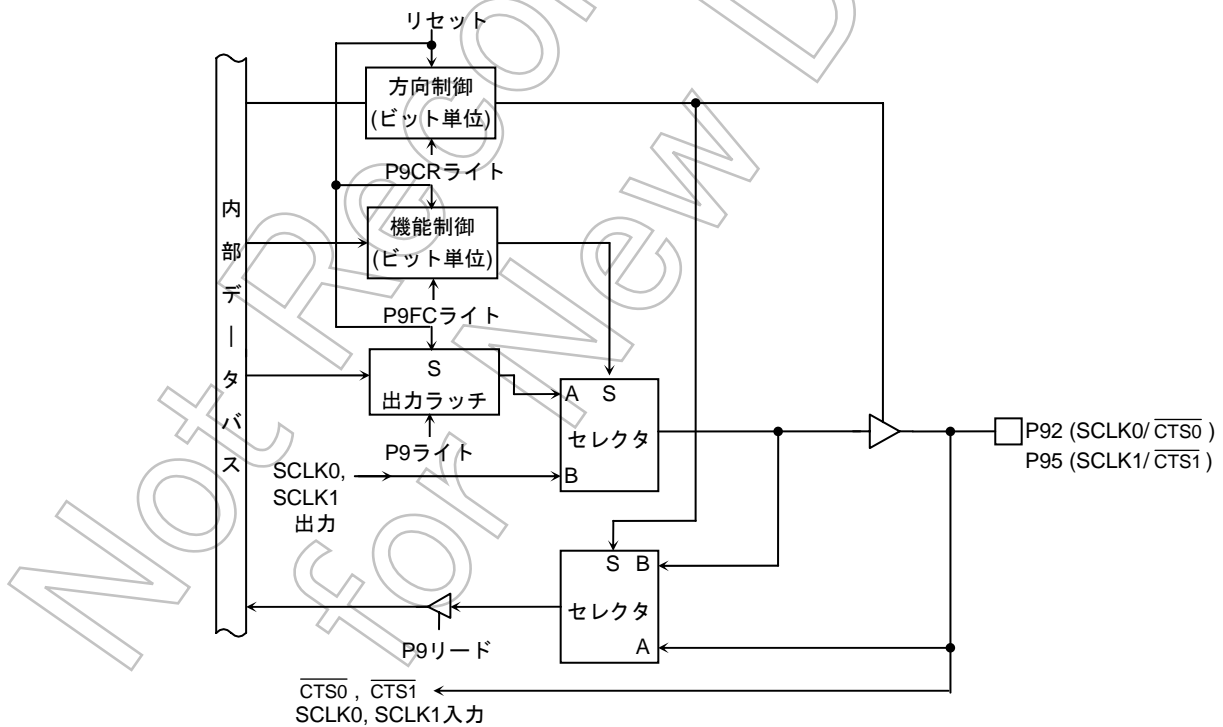


図 3.5.27 ポート 92, 95

(4) ポート 96 (XT1), 97 (XT2)

ポート 96, 97 は、入出力ポート以外に低周波発振子接続端子の機能を持っています。

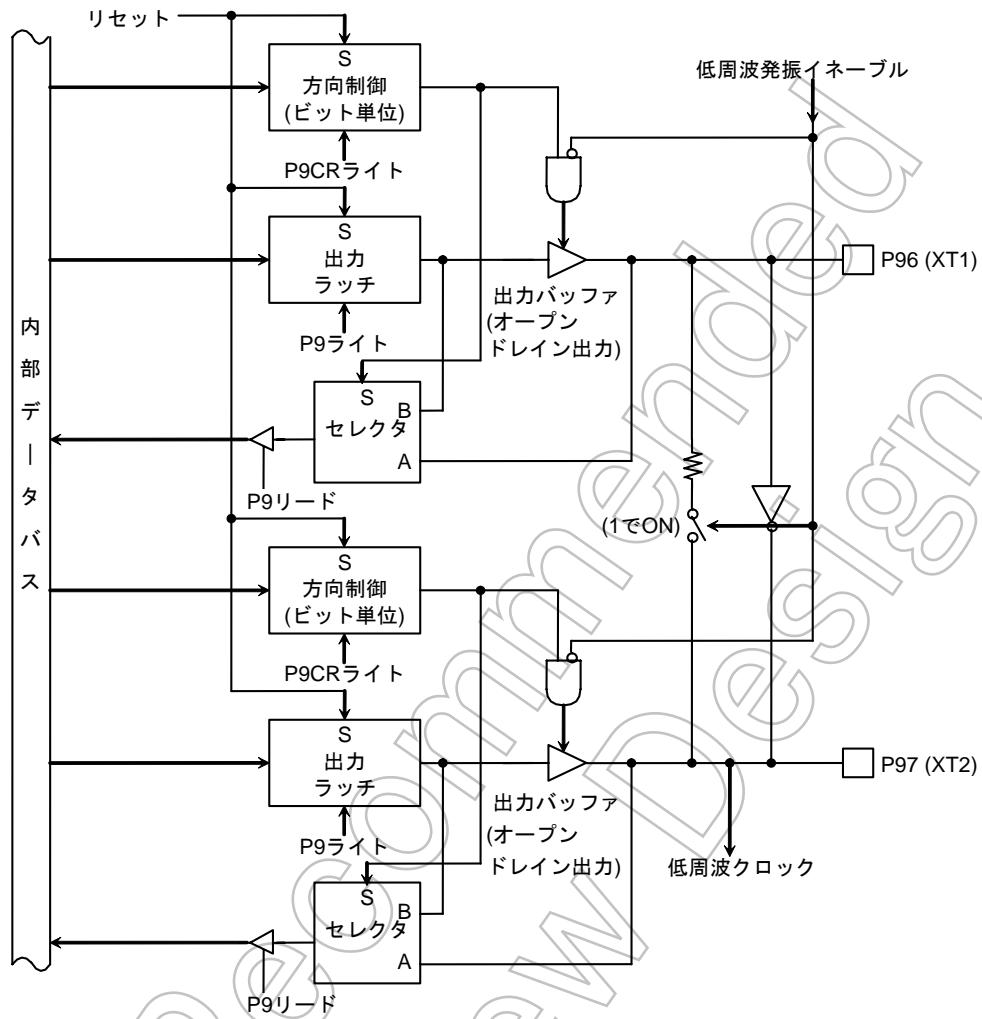


図 3.5.28 ポート 96, 97

ポート 9 レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P9 (0019H)	Bit symbol	P97	P96	P95	P94	P93	P92	P91	P90
	Read/Write	R/W							
	リセット後	1	1	外部端子データ (出ラッチレジスタは 1 にセットされます。)					

ポート 9 コントロールレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P9CR (001CH)	Bit symbol	P97C	P96C	P95C	P94C	P93C	P92C	P91C	P90C
	Read/Write	W							
	リセット後	1	1	0	0	0	0	0	0
	機能	0: 入力			1: 出力				

ポート 9 の入力/出力設定

注) ポート 96, 97 はオープンドレイン出力端子です。

0	入力
1	出力

ポート 9 ファンクションレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
P9FC (001DH)	Bit symbol		P95F		P93F	P92F		P90F
	Read/Write		W		W			W
	リセット後		0		0	0		0
	機能		0: ポート 1: SCLK1 出力		0: ポート 1: TXD1	0: ポート 1: SCLK0 出力		0: ポート 1: TXD0

P90 の TXD0 出力設定

P9FC<P90F>	1
P9CR<P90C>	1

P92 の SCLK 出力設定

P9FC<P92F>	1
P9CR<P92C>	1

P93 の TXD1 出力設定

P9FC<P93F>	1
P9CR<P93C>	1

P95 の SCLK 出力設定

P9FC<P95F>	1
P9CR<P95C>	1

注 1) P9CR, P9FC はリードモディファイライトできません。

注 2) TXD 端子をオープンドレイン出力に設定するには、ODE レジスタのビット 0(TXD0 端子用)、またはビット 1 (TXD1 端子用) に “1” をライトします。P91/RXD0, P94/RXD1 端子は、ポート/ファンクションの切り替えレジスタはありませんので、入力ポートとして使用する場合でも、シリアル受信データとして SIO へ入力されます。

注 3) 低周波発振回路使用上の注意点

ポート 96, 97 に低周波発振子を接続する場合、消費電力削減のために下記の設定が必要です。

(発振子接続の場合)

P9CR<P96C, P97C> = “11”, P9<P96, P97> = “00” に設定してください。

(外部クロック入力の場合)

P9CR<P96C, P97C> = “11”, P9<P96, P97> = “10” に設定してください。



オープンドレイン出力設定レジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
ODE (002FH)	bit Symbol	/				ODE62	ODE61	ODE93	ODE90
	Read/Write	/				R/W			
	リセット後	/				0	0	0	0
	機能	/				0:トライ ステート 1:オープン ドレイン	0:トライ ステート 1:オープン ドレイン	0:トライ ステート 1:オープン ドレイン	0:トライ ステート 1:オープン ドレイン

→ P90 のオープンドレインの出力設定

0	トライステート出力
1	オープンドレイン出力

→ P93 のオープンドレインの出力設定

0	トライステート出力
1	オープンドレイン出力

図 3.5.29 ポート 9 関係のレジスタ

Not Recommended for New Design

## 3.5.11 ポート A (PA0~PA7)

ポート A は、ビット単位で入出力の指定ができる 8 ビットの汎用入出力ポートです。入出力の指定は、コントロールレジスタ PACR によって行います。リセット動作により、PACR は“0”にリセットされ入力ポートとなります。

PA0~PA3 は、入出力ポート機能以外に外部割り込み INT1~INT4 の入力機能があります。

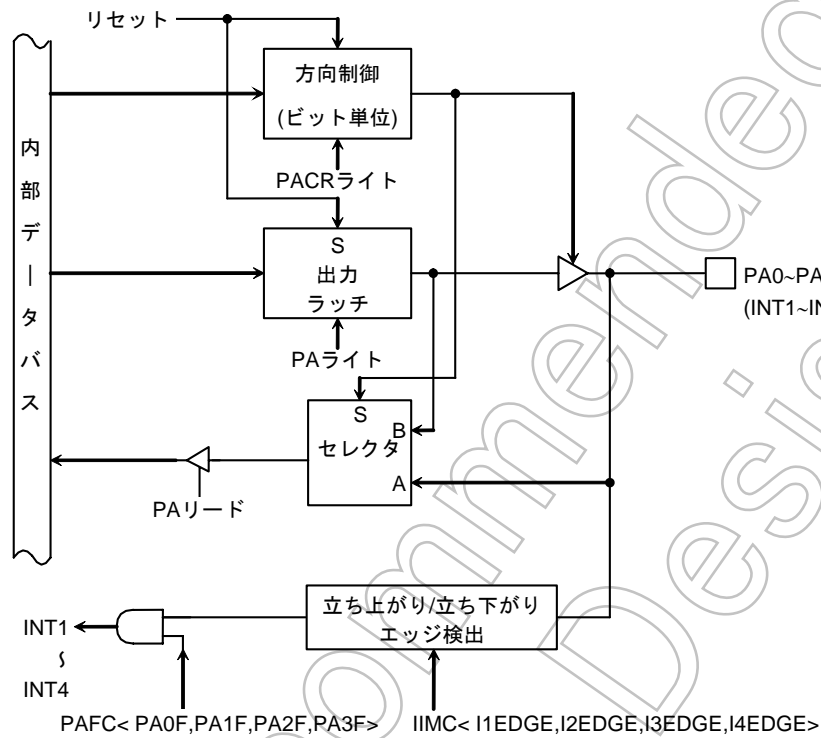


図 3.5.30 ポート A0~A3

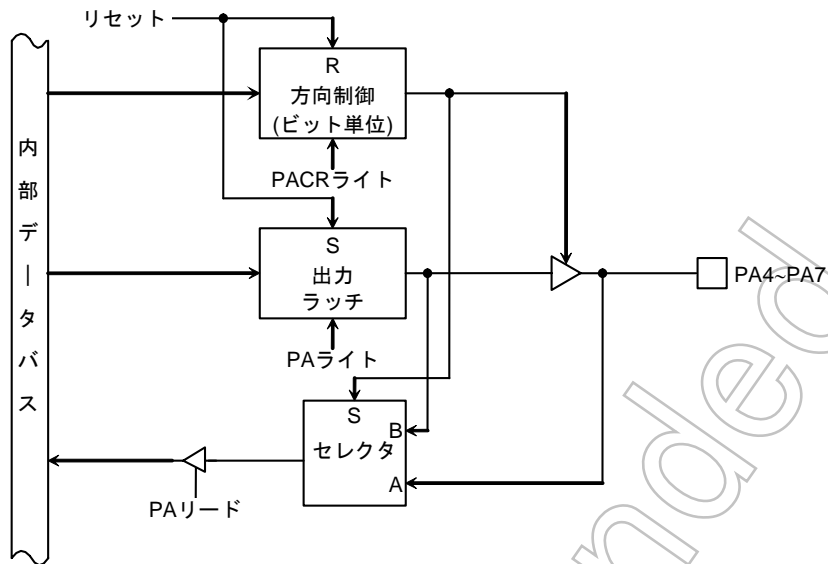


図 3.5.31 ポート A4~A7

ポート A レジスタ

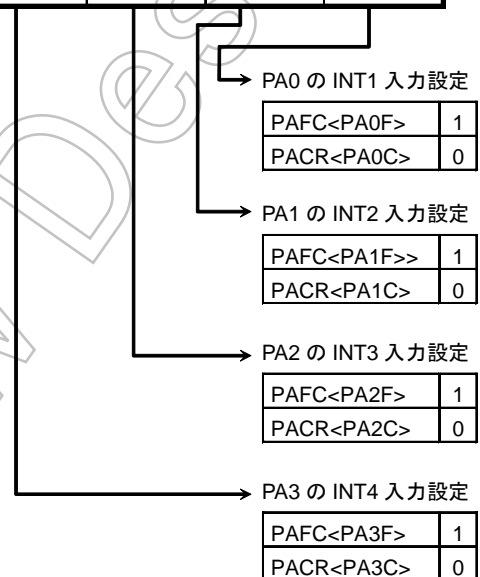
	7	6	5	4	3	2	1	0	
PA (001EH)	Bit symbol	PA7	PA6	PA5	PA4	PA3	PA2	PA1	PA0
	Read/Write	R/W							
	リセット後	外部端子データ (出力ラッチレジスタは 1 にセットされます。)							

ポート A コントロールレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
PACR (0020H)	Bit symbol	PA7C	PA6C	PA5C	PA4C	PA3C	PA2C	PA1C	PA0C
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
	機能	0: 入力                    1: 出力							

ポート A ファンクションレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
PAFC (0021H)	Bit symbol	-	-	-	-	PA3F	PA2F	PA1F	PA0F
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
	機能	"0" をライトしてください。				0: ポート 1: INT4 入力	0: ポート 1: INT3 入力	0: ポート 1: INT2 入力	0: ポート 1: INT1 入力



注) PACR, PAFC はリードモディファイライトできません。

図 3.5.32 ポート A 関係のレジスタ

### 3.6 チップセレクト/ウェイトコントローラ

任意の4ブロックのアドレス空間 (CS0~CS3) を設定し、各アドレス空間 (CS0~CS3 と、それ以外のアドレス空間) に対して、データバス幅およびウェイト数を設定することができます。

内蔵 ROM、RAM 空間は、このコントローラに関係なく 16 ビット、0 ウェイト固定で動作します。 $\overline{CS0} \sim \overline{CS3}$  は、CS0~CS3 空間に対応した出力端子です。このコントローラは、CPU が出力するアドレスに応じて各チップセレクト信号をこれらの端子から出力します。ただし、チップセレクト信号を出力するためには、ポート 4 コントロールレジスタ P4CR と、ポート 4 ファンクションレジスタ P4FC による設定が必要です。本製品は、ROM および SRAM を接続することができます。

CS0~CS3 空間は、メモリスタートアドレスレジスタ MSAR0~MSAR3 と、メモリアドレスマスクレジスタ MAMR0~MAMR3 により設定されます。

各アドレス空間に対するマスタイネーブル、データバス幅、ウェイト数は、チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ B0CS~B3CS, BEXCS で指定します。

また、これらの状態を制御する入力端子として、バスウェイト要求端子 (WAIT) があります。

#### 3.6.1 アドレス空間指定

CS0~CS3 空間の設定は、スタートアドレスレジスタ MSAR0~MSAR3 と、メモリアドレスマスクレジスタ MAMR0~MAMR3 により行います。

バスサイクルごとに、バス上のアドレスを CS0~CS3 空間で指定された領域のアドレスであるかどうか比較します。比較した結果が一致していると、指定された CS 空間がアクセスされたと判断して  $\overline{CS0} \sim \overline{CS3}$  端子からチップセレクト信号を出力し、チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ B0CS~B3CS で設定した動作を実行します (3.6.2 「チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ」を参照してください)。

(1) メモリスタートアドレスレジスタ

図 3.6.1に、メモリスタートアドレスレジスタを示します。MSAR0~MSAR3 は、CS0~CS3 空間のスタートアドレスを設定するレジスタです。<S23:16>には、スタートアドレスの上位 8 ビット (A23~A16) を設定します。また、スタートアドレスの下位 16 ビット (A15~A0)は、常に“0”が設定されています。従って、スタートアドレスは、000000H から 64 Kバイトごとの値になります。図 3.6.2に、スタートアドレスとスタートアドレスレジスタ値の関係を示します。

メモリスタートアドレスレジスタ (CS0~CS3 空間)

		7	6	5	4	3	2	1	0
MSAR0 / MSAR1 (00C8H) / (00CAH)	Bit symbol	S23	S22	S21	S20	S19	S18	S17	S16
	Read/Write	R/W							
MSAR2 / MSAR3 (00CCH) / (00CEH)	リセット後	1	1	1	1	1	1	1	1
	機能	スタートアドレス A23~A16 設定							

CS0~CS3 空間のスタートアドレス設定

図 3.6.1 メモリスタートアドレスレジスタ

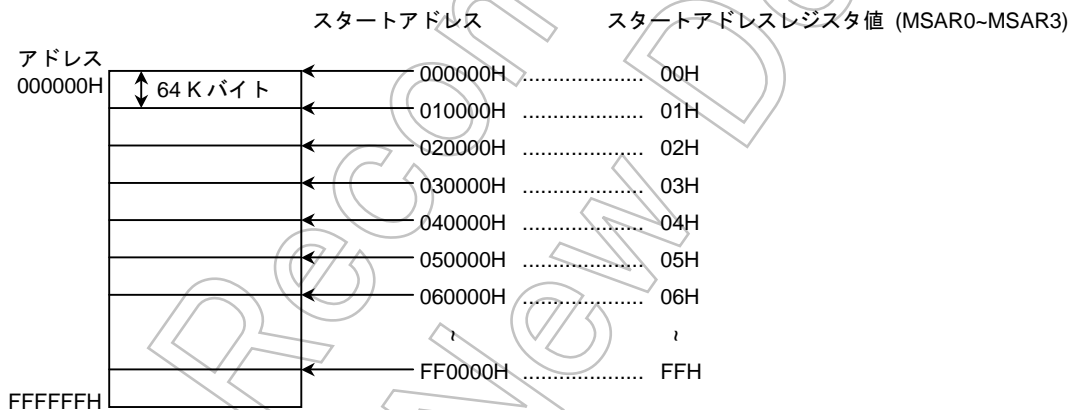


図 3.6.2 スタートアドレスとスタートアドレスレジスタ値の関係

## (2) メモリアドレスマスクレジスタ

図 3.6.3に、メモリアドレスマスクレジスタを示します。MAMR0~MAMR3 は、MSAR0~MSAR3 で設定したスタートアドレスの各ビットに対しマスク指定を行うことで、CS0~CS3 空間サイズを設定しています。“0” をライトしたビットに対応するバス上のアドレスが、CS0~CS3 空間の領域かどうかの比較対象となります。

また、CS0~CS3 空間は、それぞれ MAMR0~MAMR3 によってマスクできるアドレスビットが異なります。従って、設定できる空間サイズも異なります。

メモリアドレスマスクレジスタ (CS0 空間)

	7	6	5	4	3	2	1	0	
MAMR0 (00C9H)	Bit symbol	V20	V19	V18	V17	V16	V15	V14~V9	V8
	Read/Write	R/W							
	リセット後	1	1	1	1	1	1	1	1
	機能	CS0 空間サイズ設定 0: アドレス比較対象							

CS0 空間は、最小 256 バイトエリアから、最大 2 M バイトエリアを設定できます。

メモリアドレスマスクレジスタ (CS1 空間)

	7	6	5	4	3	2	1	0	
MAMR1 (00CBH)	Bit symbol	V21	V20	V19	V18	V17	V16	V15~V9	V8
	Read/Write	R/W							
	リセット後	1	1	1	1	1	1	1	1
	機能	CS1 空間サイズ設定 0: アドレス比較対象							

CS1 空間は、最小 256 バイトエリアから、最大 4 M バイトエリアを設定できます。

メモリアドレスマスクレジスタ (CS2, CS3 空間)

	7	6	5	4	3	2	1	0	
MAMR2 / MAMR3 (00CDH) / (00CFH)	Bit symbol	V22	V21	V20	V19	V18	V17	V16	V15
	Read/Write	R/W							
	リセット後	1	1	1	1	1	1	1	1
	機能	CS2、CS3 空間サイズ設定 0: アドレス比較対象							

CS2 および CS3 空間は、最小 32 K バイトから、最大 8 M バイトエリアを設定できます。

図 3.6.3 メモリアドレスマスクレジスタ

## (3) メモリスタートアドレス、アドレス空間の設定方法

図 3.6.4 に、CS0 空間を用いて 010000H から始まる 64 K バイトの空間を指定する場合を例として説明します。

メモリスタートアドレスレジスタ MSAR0<S23:16>に、スタートアドレスの上位 8 ビットに相当する“01H”を設定します。次に、終了アドレス (01FFFFH) と、スタートアドレスとの差を計算により求めます。この結果のビット 20~8 は、CS0 空間を指定する際のマスク値に相当します。この値をメモリアドレスマスクレジスタ MAMR0<V20:8>に設定することで、空間サイズを設定できます。

この例では、MAMR0 に“07H”を設定し、64 K バイト空間を指定しています。



図 3.6.4 CS0 空間の設定例

なお、リセット後、MSAR0~MSAR3 および MAMR0~MAMR3 は、“FFH”にセットされます。一方、B0CS<B0E>, B1CS<B1E>, B3CS<B3E>は“0”にリセットされるため、CS0, CS1, CS3 空間はディセーブルになります。ただし、B2CS<B2M>は“0”にリセットされ、B2CS<B2E>は“1”にセットされるため、CS2 空間は、TMP91FY42 では 005000H~FBFFFFH の空間でイネーブルになります。また、指定された CS0~CS3 空間以外のアドレスでは、BEXCS で指定されたバス幅およびウェイトにより動作します (3.6.2「チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ」を参照してください)。



(4) アドレス空間サイズ指定

表 3.6.1に、CS空間と空間サイズの関係を示します。“◇”は、メモリスタートアドレスレジスタとメモリアドレスマスクレジスタの組み合わせにより、設定できない場合があることを意味します。“◇”で示す組み合わせを用いて空間サイズを設定する場合、000000Hから希望のサイズステップでスタートアドレスを設定してください。

なお、CS2空間を16Mバイト空間に設定、または2つ以上のアドレス空間を重ねて設定した場合には、CS空間番号の小さい方が優先的に選択されます。

(例) CS0空間を128Kバイトエリアに設定する場合

1. 設定できるスタートアドレス

000000H    ) 128 Kバイト  
 020000H    ) 128 Kバイト  
 040000H    ) 128 Kバイト  
 060000H    ) 128 Kバイト  
 ⋮

この場合、いずれのスタートアドレスも設定可能です。

2. 設定できないスタートアドレス

000000H    ) 64 Kバイト  
 010000H    ) 128 Kバイト  
 030000H    ) 128 Kバイト  
 050000H    ) 128 Kバイト  
 ⋮

← 設定サイズ以外のサイズステップであり、このケースでは、以降のスタートアドレスは、希望の空間サイズを設定できません。

表 3.6.1 CS空間と空間サイズ

CS空間 \ サイズ (バイト)	256	512	32 K	64 K	128 K	256 K	512 K	1 M	2 M	4 M	8 M
CS0	○	○	○	○	◇	◇	◇	◇	◇		
CS1	○	○		○	◇	◇	◇	◇	◇	◇	
CS2			○	○	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇
CS3			○	○	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇

注) “◇”は、メモリスタートアドレスレジスタとメモリアドレスマスクレジスタの組み合わせにより、設定できない場合があることを示しています。

3.6.2 チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ

図 3.6.5に、チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタを示します。各アドレス空間 (CS0~CS3 空間と、それ以外のアドレス空間) は、それぞれのチップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ B0CS~B3CS, BEXCSにより、マスタイネーブル/ディセーブル、チップセレクト出力波形選択、データバス幅選択、ウェイト数設定を行うことができます。

チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
B0CS (00C0H)	Bit symbol	B0E		B0OM1	B0OM0	B0BUS	B0W2	B0W1	B0W0
	Read/Write	W		W					
	リセット後	0		0	0	0	0	0	0
	機能	0: 禁止 1: 許可		チップセレクト出力波形 選択 00: ROM/SRAM 用 01: } 10: } 設定禁止 11: }		データバス 幅選択 0: 16 ビット 1: 8 ビット	ウェイト数設定 000: 2 ウェイト 100: 設定禁止 001: 1 ウェイト 101: 3 ウェイト 010: (1+N) ウェイト 110: 4 ウェイト 011: 0 ウェイト 111: 8 ウェイト		
B1CS (00C1H)	Bit symbol	B1E		B1OM1	B1OM0	B1BUS	B1W2	B1W1	B1W0
	Read/Write	W		W					
	リセット後	0		0	0	0	0	0	0
	機能	0: 禁止 1: 許可		チップセレクト出力波形 選択 00: ROM/SRAM 用 01: } 10: } 設定禁止 11: }		データバス 幅選択 0: 16 ビット 1: 8 ビット	ウェイト数設定 000: 2 ウェイト 100: 設定禁止 001: 1 ウェイト 101: 3 ウェイト 010: (1+N) ウェイト 110: 4 ウェイト 011: 0 ウェイト 111: 8 ウェイト		
B2CS (00C2H)	Bit symbol	B2E	B2M	B2OM1	B2OM0	B2BUS	B2W2	B2W1	B2W0
	Read/Write	W							
	リセット後	1	0	0	0	0	0	0	0
	機能	0: 禁止 1: 許可	CS2 空間選択 0: 16M バイ ト空間 1: CS 空間	チップセレクト出力波形 選択 00: ROM/SRAM 用 01: } 10: } 設定禁止 11: }		データバス 幅選択 0: 16 ビット 1: 8 ビット	ウェイト数設定 000: 2 ウェイト 100: 設定禁止 001: 1 ウェイト 101: 3 ウェイト 010: (1+N) ウェイト 110: 4 ウェイト 011: 0 ウェイト 111: 8 ウェイト		
B3CS (00C3H)	Bit symbol	B3E		B3OM1	B3OM0	B3BUS	B3W2	B3W1	B3W0
	Read/Write	W		W					
	リセット後	0		0	0	0	0	0	0
	機能	0: 禁止 1: 許可		チップセレクト出力波形 選択 00: ROM/SRAM 用 01: } 10: } 設定禁止 11: }		データバス 幅選択 0: 16 ビット 1: 8 ビット	ウェイト数設定 000: 2 ウェイト 100: 設定禁止 001: 1 ウェイト 101: 3 ウェイト 010: (1+N) ウェイト 110: 4 ウェイト 011: 0 ウェイト 111: 8 ウェイト		
BEXCS (00C7H)	Bit symbol					BEXBUS	BEXW2	BEXW1	BEXW0
	Read/Write					W			
	リセット後					0	0	0	0
	機能					データバス 幅選択 0: 16 ビット 1: 8 ビット	ウェイト数設定 000: 2 ウェイト 100: 設定禁止 001: 1 ウェイト 101: 3 ウェイト 010: (1+N) ウェイト 110: 4 ウェイト 011: 0 ウェイト 111: 8 ウェイト		

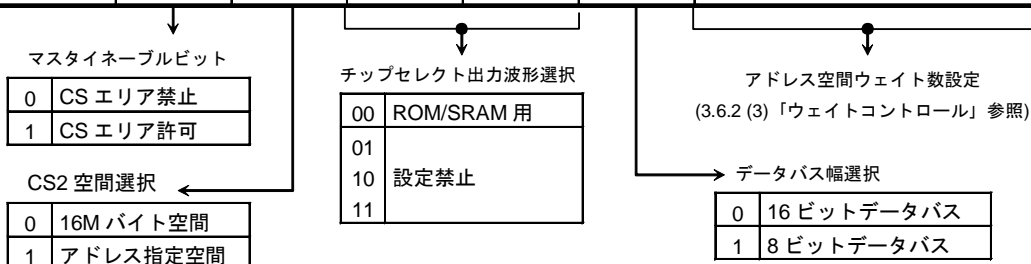


図 3.6.5 チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ

## (1) マスタイネーブルビット

チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタのビット 7 (<B0E>, <B1E>, <B2E>, <B3E>) は、各アドレス空間に対する設定のイネーブル/ディセーブルを指定するマスタビットです。このビットに“1”をライトすると、イネーブルになります。リセットにより、<B0E>, <B1E>, <B3E>はディセーブル“0”、<B2E>はイネーブル“1”になります (リセット動作により、CS2 空間のみイネーブルになります)。

## (2) データバス幅選択

チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタのビット 3 (<B0BUS>, <B1BUS>, <B2BUS>, <B3BUS>, <BEXBUS>) は、データバス幅を指定するビットです。このビットを“0”にすると、16 ビットのデータバス幅でメモリをアクセスします。“1”にすると、8 ビットのデータバス幅でメモリをアクセスします。

このように、アクセスするアドレスに応じてデータバス幅を変えることを“ダイナミックバスサイジング”と呼びます。このバス動作の詳細を、表 3.6.2 に示します。

表 3.6.2 ダイナミックバスサイジング

オペランド データバス幅	オペランド スタート アドレス	メモリ側 データバス幅	CPUアドレス	CPUデータ	
				D15~D8	D7~D0
8 ビット	2n+0 (偶数)	8 ビット	2n+0	xxxxx	b7~b0
		16 ビット	2n+0	xxxxx	b7~b0
	2n+1 (奇数)	8 ビット	2n+1	xxxxx	b7~b0
		16 ビット	2n+1	b7~b0	xxxxx
16 ビット	2n+0 (偶数)	8 ビット	2n+0	xxxxx	b7~b0
			2n+1	xxxxx	b15~b8
		16 ビット	2n+0	b15~b8	b7~b0
	2n+1 (奇数)	8 ビット	2n+1	xxxxx	b7~b0
			2n+2	xxxxx	b15~b8
		16 ビット	2n+1	b7~b0	xxxxx
32 ビット	2n+0 (偶数)	8 ビット	2n+0	xxxxx	b7~b0
			2n+1	xxxxx	b15~b8
			2n+2	xxxxx	b23~b16
			2n+3	xxxxx	b31~b24
		16 ビット	2n+0	b15~b8	b7~b0
	2n+1 (奇数)	8 ビット	2n+1	xxxxx	b7~b0
			2n+2	xxxxx	b15~b8
			2n+3	xxxxx	b23~b16
			2n+4	xxxxx	b31~b24
		16 ビット	2n+1	b7~b0	xxxxx
			2n+2	b23~b16	b15~b8
			2n+4	xxxxx	b31~b24

xxxxx: リード時は、そのバスの入力データが無視されることを示します。ライト時は、そのバスがハイインピーダンスで、そのバスのライトストロブ信号は、ノンアクティブのままであることを示します。

## (3) ウェイトコントロール

チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタのビット 2~0 (<B0W2:0>, <B1W2:0>, <B2W2:0>, <B3W2:0>, <BEXW2:0>) は、ウェイト数を指定するビットです。これらのビットの組み合わせにより、次のようなウェイト動作を実行します。ただし、下記の組み合わせ以外は、設定しないでください。

表 3.6.3 ウェイト動作の設定

<BxW2:0>	ウェイト数	ウェイト動作
000	2 ウェイト	WAIT 端子の状態に関係なく、2 ステート分のウェイトが挿入されます。
001	1 ウェイト	WAIT 端子の状態に関係なく、1 ステート分のウェイトが挿入されます。
010	(1+N) ウェイト	1 ステート分のウェイトを挿入した後、WAIT 端子の状態をサンプリングし、端子が "L" レベルならウェイトを挿入し続け、端子が "H" レベルになるまでそのバスサイクルを引き延ばします。
011	0 ウェイト	WAIT 端子の状態に関係なく、ウェイトなしで、そのバスサイクルを完了します。
100	Reserved	設定しないでください。
101	3 ウェイト	WAIT 端子の状態に関係なく、3 ステート分のウェイトが挿入されます。
110	4 ウェイト	WAIT 端子の状態に関係なく、4 ステート分のウェイトが挿入されます。
111	8 ウェイト	WAIT 端子の状態に関係なく、8 ステート分のウェイトが挿入されます。

## (4) CS0~CS3 空間外バス幅ウェイトコントロール

チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ BEXCS は、任意の 4 ブロックアドレス空間 (CS0~CS3 空間) 外のアドレス空間がアクセスされたときの、データバス幅選択とウェイト数を設定するレジスタです。このレジスタの設定は CS0~CS3 空間外のエリアに対して、常にイネーブルです。

## (5) 16 M バイト空間/アドレス設定空間選択

チップセレクト/ウェイトコントロールレジスタ B2CS<B2M>を "0" にすることにより、16 M バイト空間 (005000H~FBFFFFH) で、CS2 空間が選択されます。B2CS<B2M>を "1" にすると、CS0, CS1, CS3 空間と同様に、スタートアドレスレジスタ MSAR2 およびアドレスマスクレジスタ MAMR2 の設定エリアに従い、CS2 空間が選択されます。リセットにより、このビットは "0" にクリアされ、16 M バイト空間が選択されます。

## (6) チップセレクト/ウェイトコントローラ設定手順

チップセレクト/ウェイトコントロール機能を使用する場合は、以下の手順でレジスタの設定を行ってください。

## 1. メモリスタートアドレスレジスタ MSAR0~MSAR3 の設定

CS0~CS3 空間のスタートアドレスを設定します。

## 2. メモリアドレスマスクレジスタ MAMR0~MAMR3 の設定

CS0~CS3 空間のサイズを設定します。

## 3. コントロールレジスタ B0CS~B3CS の設定

CS0~CS3 空間のチップセレクト出力波形, データバス幅, ウェイト数, マスタイネーブル/ディセーブルを設定します。

$\overline{CS0}$  ~  $\overline{CS3}$  端子は、P40~P43 端子と兼用になっています。チップセレクト信号をこれらの端子から出力するには、ポート 4 コントロールレジスタ P4CR とポート 4 ファンクションレジスタ P4FC の該当するビットを、“1” に設定する必要があります。

なお、CS0~CS3 空間として設定したアドレスが、内蔵の I/O, RAM および ROM エリアを指定した場合、 $\overline{CS0}$  ~  $\overline{CS3}$  端子はチップセレクト信号を出力せず、CPU は内部エリアをアクセスします。

## (設定例)

CS0 空間を、010000H~01FFFFH (64 K バイト空間), 16 ビットデータバス, 0 ウェイトに設定する場合

MSAR0 = 01H..... スタートアドレス: 010000H

MAMR0 = 07H..... アドレス空間: 64 K バイト

B0CS = 83H ..... ROM/SRAM, 16 ビットデータバス, 0 ウェイト,  
CS0 空間設定イネーブル

## 3.6.3 使用例

図 3.6.6は、TMP91FY42 による外部メモリの接続例です。この例では、ROMを16ビット幅で接続し、RAMとI/Oを8ビット幅で接続しています。

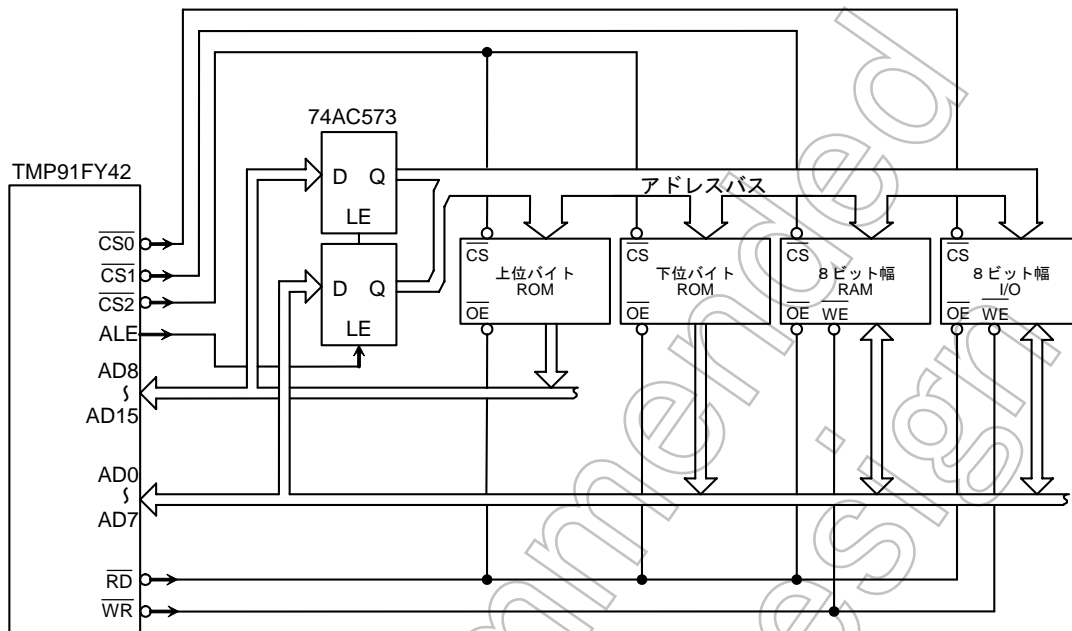


図 3.6.6 外部メモリ接続例 (ROM = 16ビット幅、RAM & I/O = 8ビット幅)

TMP91FY42 ではリセット後、ポート4コントロールレジスタ P4CR とポート4ファンクションレジスタ P4FC は“0”にクリアされているため、CS信号出力はディセーブルとなっています。CS信号を出力する場合、P4FC, P4CRの順に必要なビットに“1”をセットしてください。

### 3.7 8ビットタイマ (TMRA)

8ビットタイマを8チャンネル (TMRA0~TMRA7) 内蔵しています。

TMRAは2チャンネルを1モジュールとし、4モジュールで構成され、それぞれTMRA01, TMRA23, TMRA45, TMRA67と呼びます。各モジュールは次の4種類のモードを持っています。

- 8ビットインタバルタイマモード
- 16ビットインタバルタイマモード
- 8ビットプログラマブル矩形波 (PPG: 可変周期で可変デューティ) 出力モード
- 8ビット PWM (パルス幅変調: 固定周期で可変デューティ) 出力モード

図 3.7.1~図 3.7.4にTMRA01, TMRA23, TMRA45, TMRA67のブロック図を示します。

各チャンネルは主に8ビットアップカウンタ、8ビットコンパレータおよび8ビットタイマレジスタで構成され、2チャンネルに1つのプリスケアラ、タイマフリップフロップで構成されています。

タイマの動作モードやタイマフリップフロップは5バイトのレジスタ(SFR)で制御されます。

4つの各モジュール (TMRA01, TMRA23, TMRA45, TMRA67) は、それぞれ独立に動作します。いずれのモジュールも表 3.7.1に示される仕様相違点を除いて同一の動作をしますので、TMRA01の場合についてのみ説明します。

表 3.7.1 TMRA のモジュール別仕様相違点

仕 様		モジュール	TMRA01	TMRA23	TMRA45	TMRA67
外部 端子	外部クロック 入力端子		TA0IN (P70と兼用)	なし	TA4IN (P73と兼用)	なし
	タイマフリップ フロップ出力端子		TA1OUT (P71と兼用)	TA3OUT (P72と兼用)	TA5OUT (P74と兼用)	TA7OUT (P75と兼用)
SFR名 (アドレス)	タイマRUNレジスタ		TA01RUN (0100H)	TA23RUN (0108H)	TA45RUN (0110H)	TA67RUN (0118H)
	タイマレジスタ		TA0REG (0102H) TA1REG (0103H)	TA2REG (010AH) TA3REG (010BH)	TA4REG (0112H) TA5REG (0113H)	TA6REG (011AH) TA7REG (011BH)
	タイマモードレジスタ		TA01MOD (0104H)	TA23MOD (010CH)	TA45MOD (0114H)	TA67MOD (011CH)
	タイマフリップフロップ コントロールレジスタ		TA1FFCR (0105H)	TA3FFCR (010DH)	TA5FFCR (0115H)	TA7FFCR (011DH)

3.7.1 モジュール別のブロック図

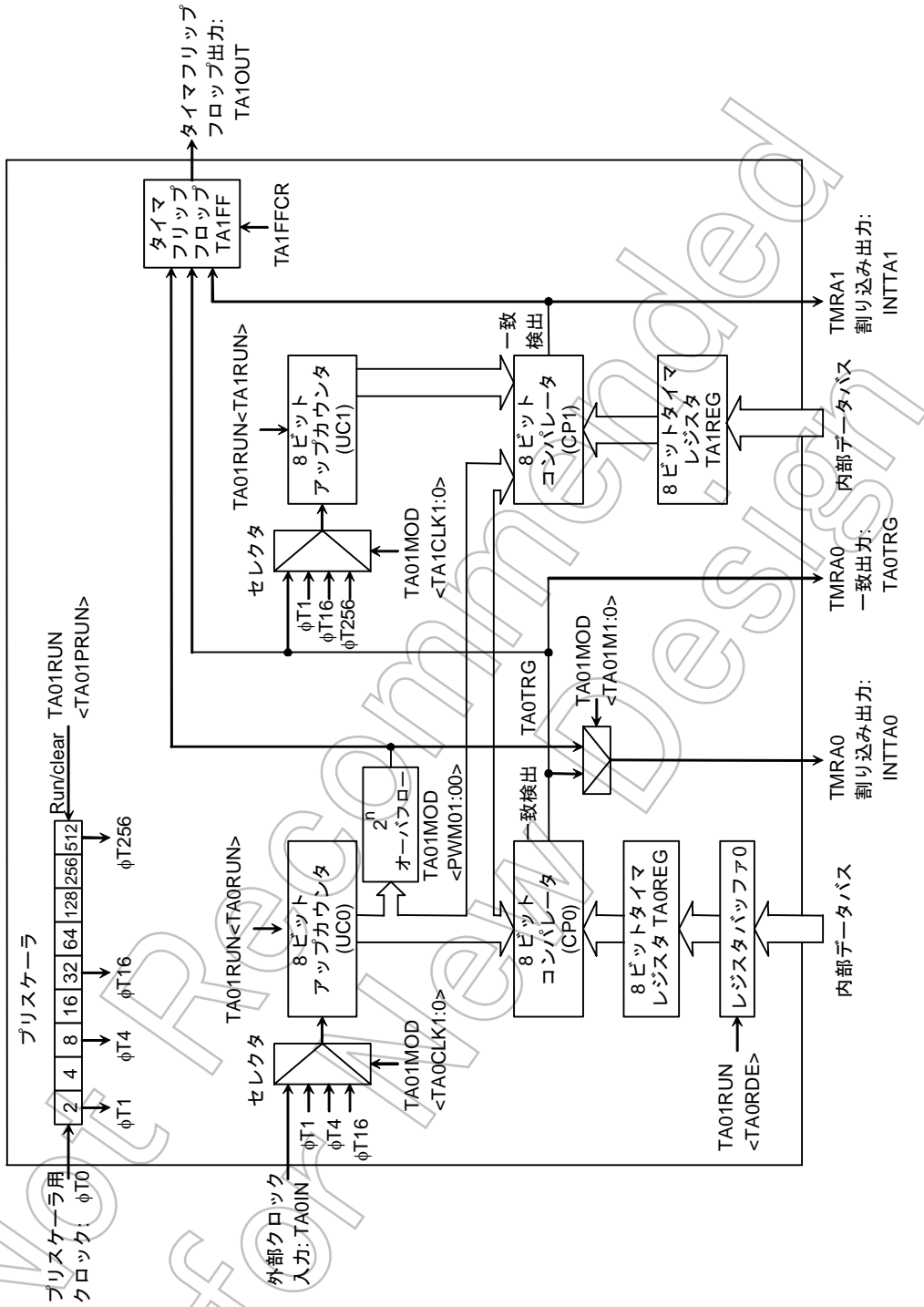


図 3.7.1 TMRA01 ブロック図



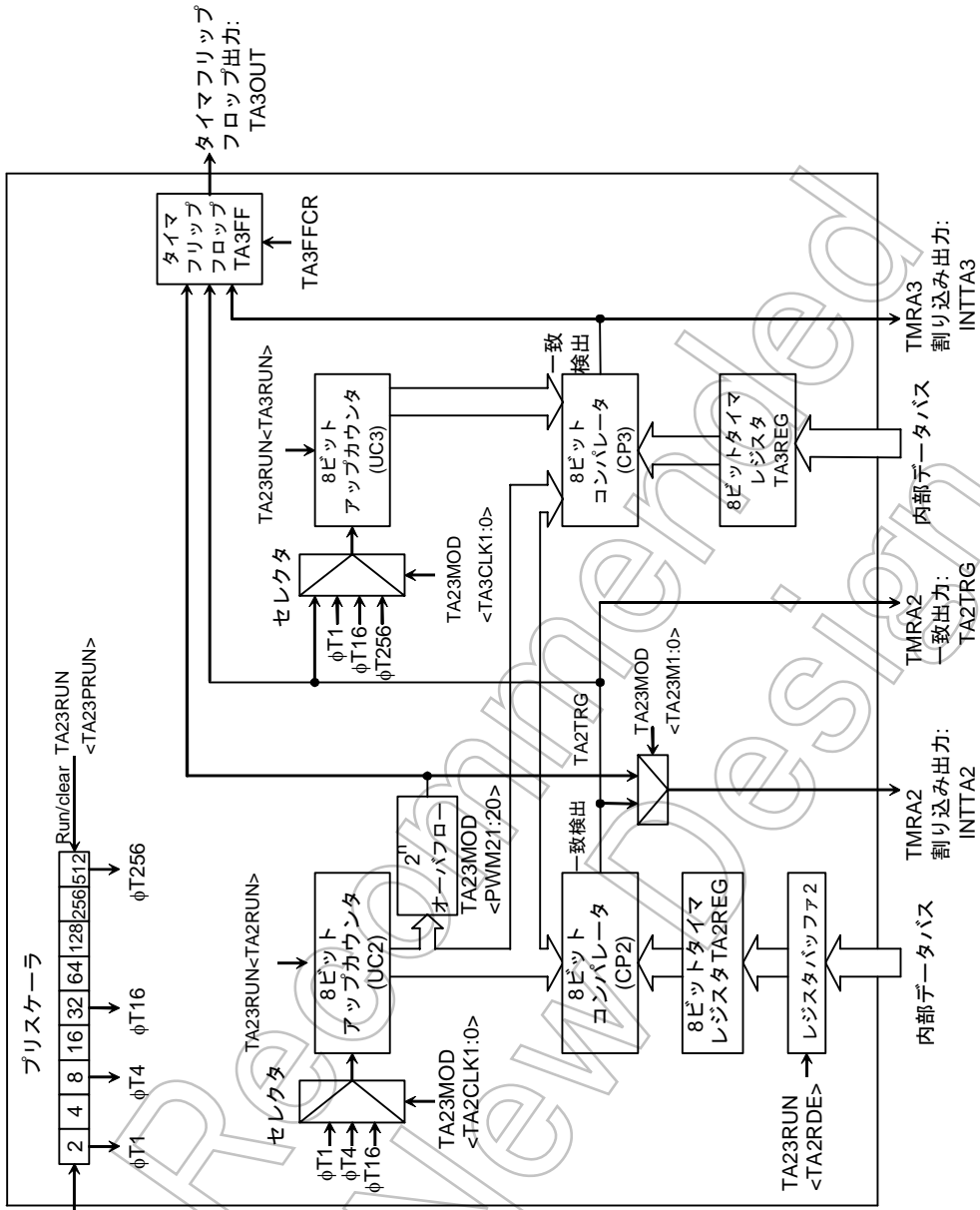


図 3.7.2 TMRA23 ブロック図

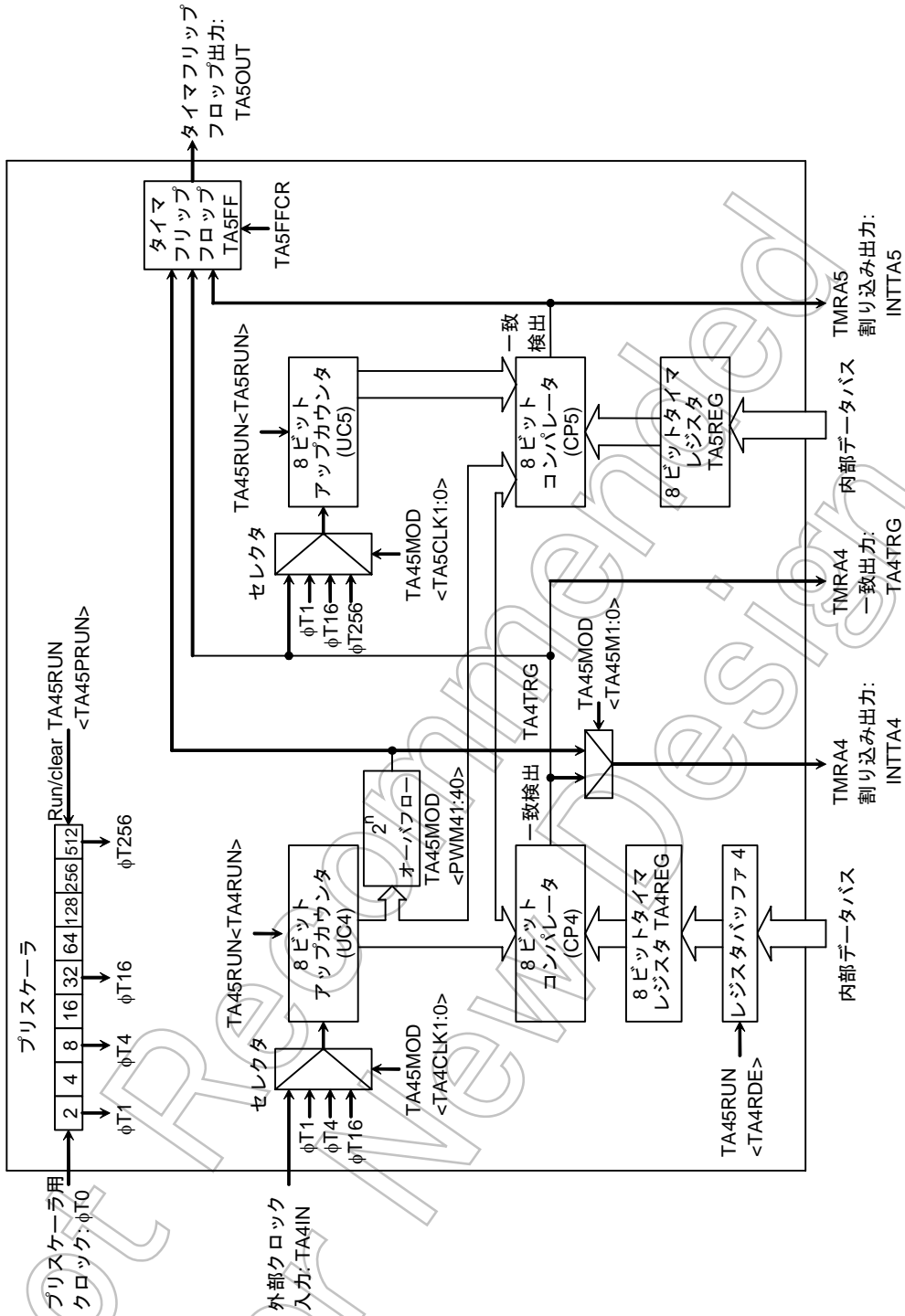


図 3.7.3 TMRA45 ブロック図

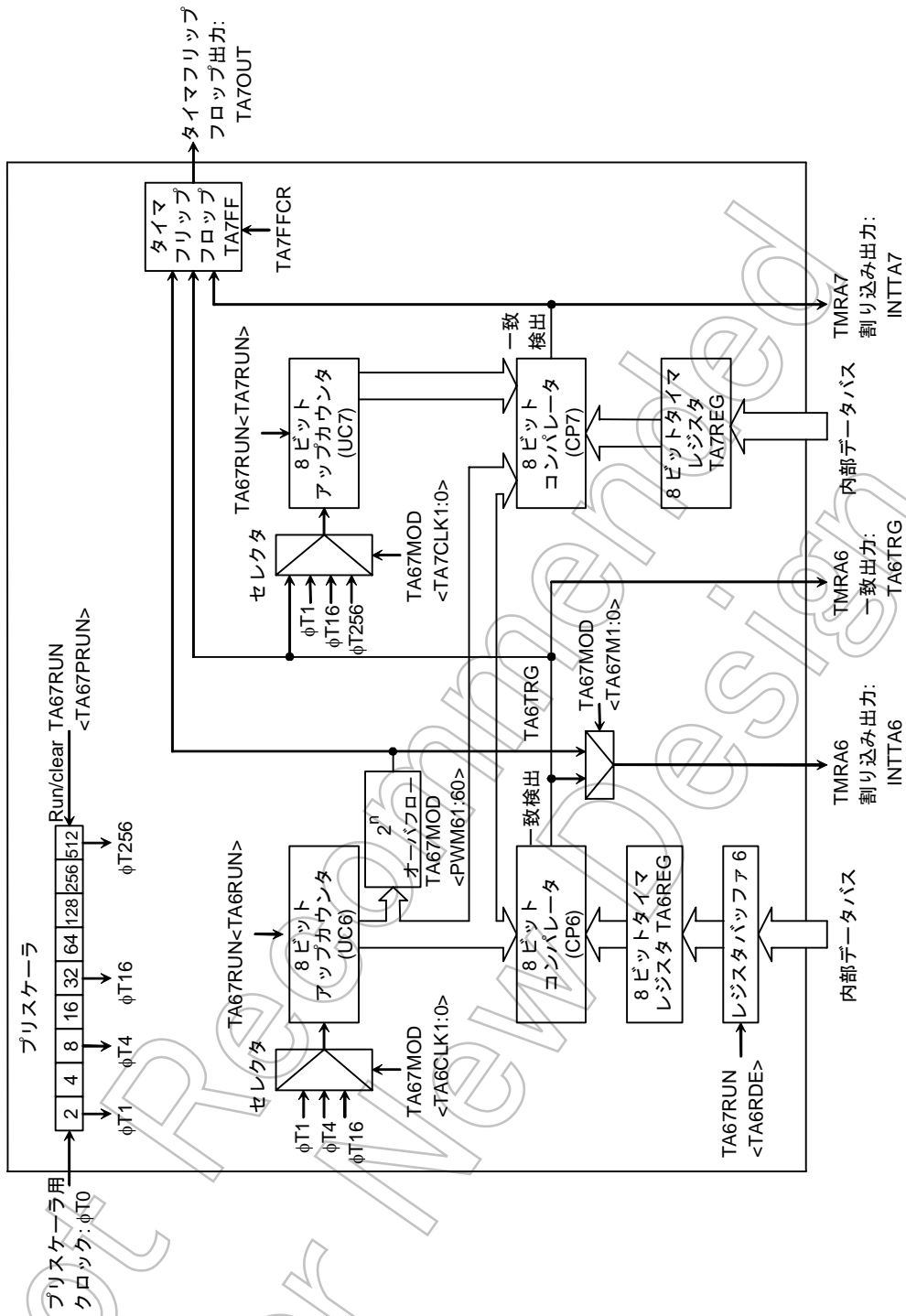


図 3.7.4 TMRA67 ブロック図

## 3.7.2 回路別の動作説明

## (1) プリスケーラ

TMRA01のクロックソースを得るため9ビットプリスケーラがあります。プリスケーラの入力クロック $\phi T0$ は、クロックギア部のSYSCR0<PRCK1:0>にて選択したクロックを4分周したクロックです。

プリスケーラはTA01RUN<TA01PRUN>により制御されます。“1”に設定するとカウント開始し、“0”に設定するとクリアされ停止します。プリスケーラ出力クロックの分解能を表3.7.2に示します。

表 3.7.2 プリスケーラ出力クロック分解能

@fc = 27MHz, fs = 32.768kHz

システム クロック選択 SYSCR1 <SYSCK>	プリスケーラ用 クロック選択 SYSCR0 <PRCK1:0>	クロックギア値 SYSCR1 <GEAR2:0>	プリスケーラ出力クロック分解能			
			$\phi T1$	$\phi T4$	$\phi T16$	$\phi T256$
1 (fs)		XXX	$2^9/fs$ (244 $\mu$ s)	$2^5/fs$ (977 $\mu$ s)	$2^7/fs$ (3.9 ms)	$2^{11}/fs$ (62.5 ms)
0 (fc)	00 (fPPH)	000 (fc)	$2^3/fc$ (0.3 $\mu$ s)	$2^5/fc$ (1.2 $\mu$ s)	$2^7/fc$ (4.7 $\mu$ s)	$2^{11}/fc$ (75.9 $\mu$ s)
		001 (fc/2)	$2^4/fc$ (0.6 $\mu$ s)	$2^6/fc$ (2.4 $\mu$ s)	$2^8/fc$ (9.5 $\mu$ s)	$2^{12}/fc$ (151.7 $\mu$ s)
		010 (fc/4)	$2^5/fc$ (1.2 $\mu$ s)	$2^7/fc$ (4.7 $\mu$ s)	$2^9/fc$ (19.0 $\mu$ s)	$2^{13}/fc$ (303.4 $\mu$ s)
		011 (fc/8)	$2^6/fc$ (2.4 $\mu$ s)	$2^8/fc$ (9.5 $\mu$ s)	$2^{10}/fc$ (37.9 $\mu$ s)	$2^{14}/fc$ (606.8 $\mu$ s)
		100 (fc/16)	$2^7/fc$ (4.7 $\mu$ s)	$2^9/fc$ (19.0 $\mu$ s)	$2^{11}/fc$ (75.9 $\mu$ s)	$2^{15}/fc$ (1213.6 $\mu$ s)
	10 (fc/16 クロック)	XXX	$2^7/fc$ (4.7 $\mu$ s)	$2^9/fc$ (19.0 $\mu$ s)	$2^{11}/fc$ (75.9 $\mu$ s)	$2^{15}/fc$ (1213.6 $\mu$ s)

xxx: Don't care

## (2) アップカウンタ (UC0, UC1)

タイマモードレジスタ TA01MODで指定された入力クロックによってカウントアップする8ビットのバイナリカウンタです。

UC0の入力クロックは、TA01IN端子からの外部クロックと、3種類のプリスケーラ出力クロック $\phi T1$ ,  $\phi T4$ ,  $\phi T16$ から、TA01MOD<TA0CLK1:0>の設定値に応じて選択されます。

UC1の入力クロックは動作モードによって異なります。16ビットタイマモードに設定した場合は、UC0のオーバーフロー出力が入力クロックとなり、16ビットタイマモード以外の設定の場合は、TA01MOD<TA1CLK1:0>の設定によりプリスケーラ出力クロック $\phi T1$ ,  $\phi T16$ ,  $\phi T256$ と、TMRA0のコンパレータ出力(一致検出)の中から選択されます。

アップカウンタは、TA01RUN<TA0RUN>, <TA1RUN>によってカウントの開始および停止&クリアを設定します。リセット動作により、アップカウンタはクリアされ、停止します。

## (3) タイマレジスタ (TA0REG, TA1REG)

インタバル時間を設定する 8 ビットのレジスタです。タイマレジスタへの設定値とアップカウンタの値が一致すると、コンパレータの一致検出信号が出力されます。タイマレジスタに“00H”を設定した場合は、アップカウンタのオーバフロー時に、一致信号がアクティブになります。

TA0REG は、ダブルバッファ構成になっており、レジスタバッファ 0 とペアになっています。

ダブルバッファは、TA01RUN<TA0RDE>の設定により制御されます。<TA0RDE> = “0” のときディセーブル、<TA0RDE> = “1” のときイネーブルとなります。

ダブルバッファイネーブル時、レジスタバッファ 0 からタイマレジスタ 0 へのデータ転送タイミングは、PWM モードの 2<sup>n</sup> オーバフロー、または、PPG モードの周期のコンペア一致時です。従って、タイマモード時に、ダブルバッファを使用することはできません。

リセット時は<TA0RDE> = “0” に初期化され、ダブルバッファディセーブルになっています。ダブルバッファを使用するときは、タイマレジスタに設定値をライトし、<TA0RDE> = “1” に設定した後、次の設定値をライトしてください。

図 3.7.5にTA0REGの構成を示します。

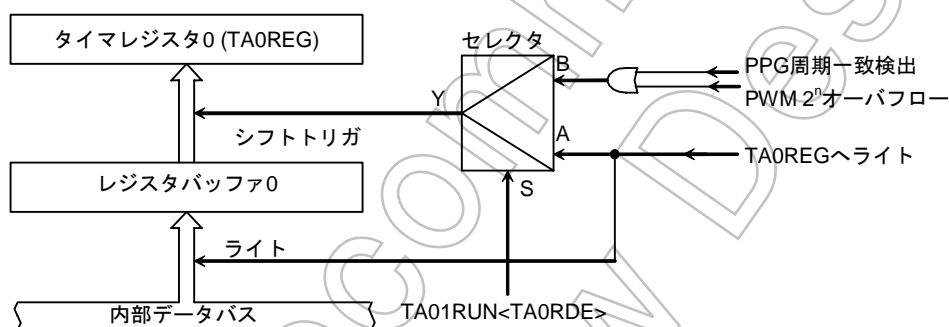


図 3.7.5 タイマレジスタ 0 (TA0REG)の構成

注) TA0REGとレジスタバッファ 0 は同じアドレスに割り付けられています。  
 <TA0RDE> = “0” のときは、レジスタバッファ 0 と TA0REG の両方に同じ値がライトされ、  
 <TA0RDE> = “1” のときは、レジスタバッファ 0 のみにライトされます。

各タイマレジスタのアドレスは次のとおりです。

TA0REG: 000102H	TA1REG: 000103H
TA2REG: 00010AH	TA3REG: 00010BH
TA4REG: 000112H	TA5REG: 000113H
TA6REG: 00011AH	TA7REG: 00011BH

各レジスタともライト専用のレジスタでリードできません。

## (4) コンパレータ (CP0,CP1)

アップカウンタの値とタイマレジスタの値とを比較し、一致すると、アップカウンタを0にクリアするとともに、割り込み INTTA0, INTTA1 を発生します。また、タイマフリップフロップ反転イネーブルであれば同時にタイマフリップフロップの値を反転させます。

## (5) タイマフリップフロップ (TA1FF)

タイマフリップフロップ TA1FF は、コンパレータからの一致検出信号により反転するフリップフロップです。反転のディセーブル/イネーブルは、TA1FFCR<TA1FFIE>により設定できます。

リセットにより、TA1FF は“0”になります。TA1FFCR<TA1FFC1:0>に“01”、または、“10”をライトすることで、TA1FF の値を“1”、または、“0”に設定することができます。また、このビットに“00”をライトすることにより、TA1FF の値を反転させることができます(ソフト反転)。

TA1FF の値は、タイマフリップフロップ出力端子 TA1OUT (P71 と兼用) へ出力することができます。タイマ出力を行う場合、あらかじめポート 7 関連レジスタ P7CR, P7FC により、設定を行う必要があります。

Not Recommended for New Designs

3.7.3 SFR 説明

	7	6	5	4	3	2	1	0
TA01RUN (0100H)	Bit symbol	TA0RDE			I2TA01	TA01PRUN	TA1RUN	TA0RUN
	Read/Write	R/W			R/W			
	リセット後	0			0	0	0	0
	機能	ダブルバッファ 0: 禁止			IDLE2 モード時 0: 停止 1: 動作	TMRA01 プリスケ ーラ 0: 停止 & クリア 1: カウント	アップ カウンタ (UC1)	アップ カウンタ (UC0)

TA0REG ダブルバッファの制御	
0	禁止
1	許可

カウント動作	
0	停止 & クリア
1	カウント

注) TA01RUN のビット 4, 5, 6 は、リードすると不定値がリードされます。

TMRA23 RUN レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
TA23RUN (0108H)	Bit symbol	TA2RDE			I2TA23	TA23PRUN	TA3RUN	TA2RUN
	Read/Write	R/W			R/W			
	リセット後	0			0	0	0	0
	機能	ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可			IDLE2 モード時 0: 停止 1: 動作	TMRA23 プリスケ ーラ 0: 停止 & クリア 1: カウント	アップ カウンタ (UC3)	アップ カウンタ (UC2)

TA2REG ダブルバッファの制御	
0	禁止
1	許可

カウント動作	
0	停止 & クリア
1	カウント

注) TA23RUN のビット 4, 5, 6 は、リードすると不定値がリードされます。

図 3.7.6 TMRA レジスタ

TMRA45 RUN レジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TA45RUN (0110H)	Bit symbol	TA4RDE				I2TA45	TA45PRUN	TA5RUN	TA4RUN
	Read/Write	R/W				R/W			
	リセット後	0				0	0	0	0
	機能	ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可				IDLE2 モード時 0: 停止 1: 動作	TMRA45 プリスケ ーラ 0: 停止 & クリア 1: カウント	アップ カウンタ (UC5)	アップ カウンタ (UC4)

TA4REG ダブルバッファの制御	
0	禁止
1	許可

カウント動作	
0	停止 & クリア
1	カウント

注) TA45RUN のビット 4, 5, 6 は、リードすると不定値がリードされます。

TMRA67 RUN レジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TA67RUN (0118H)	Bit symbol	TA4RDE				I2TA67	TA67PRUN	TA7RUN	TA6RUN
	Read/Write	R/W				R/W			
	リセット後	0				0	0	0	0
	機能	ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可				IDLE2 モード時 0: 停止 1: 動作	TMRA67 プリスケ ーラ 0: 停止 & クリア 1: カウント	アップ カウンタ (UC7)	アップ カウンタ (UC6)

TA6REG ダブルバッファの制御	
0	禁止
1	許可

カウント動作	
0	停止 & クリア
1	カウント

注) TA67RUN のビット 4, 5, 6 は、リードすると不定値がリードされます。

図 3.7.7 TMRA レジスタ



TMRA01 モードレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
TA01MOD (0104H)	Bit symbol	TA01M1	TA01M0	PWM01	PWM00	TA1CLK1	TA1CLK0	TA0CLK1	TA0CLK0
	Read/Write	R/W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
機能	動作モード	PWM 周期		TMRA1 ソースクロック		TMRA0 入力クロック			
	00: 8 ビットタイマ	00: Reserved		00: TA0TRG		00: TA0IN 端子入力			
	01: 16 ビットタイマ	01: $2^6$		01: $\phi T1$		01: $\phi T1$			
	10: 8 ビット PPG	10: $2^7$		10: $\phi T16$		10: $\phi T4$			
	11: 8 ビット PWM	11: $2^8$		11: $\phi T256$		11: $\phi T16$			

TMRA0 の入力クロック

<TA0CLK1:0>		
	00	TA0IN 端子入力
	01	$\phi T1$
	10	$\phi T4$
	11	$\phi T16$

TMRA1 の入力クロック

		TA01MOD<TA01M1:0>=01	TA01MOD<TA01M1:0>=01
<TA1CLK1:0>	00	TMRA0 の一致出力	TMRA0 のオーバーフロー出力 (16 ビットタイマモード)
	01	$\phi T1$	
	10	$\phi T16$	
	11	$\phi T256$	

8 ビット PWM モード時の周期選択

<PWM01:00>		
	00	Reserved
	01	$2^6 \times$ ソースクロック
	10	$2^7 \times$ ソースクロック
	11	$2^8 \times$ ソースクロック

TMRA01 の動作モード選択

<TA01MA1:0>		
	00	8 ビットタイマ 2ch
	01	16 ビットタイマ
	10	8 ビットプログラム矩形波出力
	11	8 ビット PWM (TMRA0), 8 ビットタイマ (TMRA1)

図 3.7.8 TMRA レジスタ

TMRA23 モードレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TA23MOD (010CH)	Bit symbol	TA23M1	TA23M0	PWM21	PWM20	TA3CLK1	TA3CLK0	TA2CLK1	TA2CLK0
	Read/Write	R/W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
	機能	動作モード 00: 8 ビットタイマ 01: 16 ビットタイマ 10: 8 ビット PPG 11: 8 ビット PWM		PWM 周期 00: Reserved 01: $2^6$ 10: $2^7$ 11: $2^8$		TMRA3 ソースクロック 00: TA2TRG 01: $\phi T1$ 10: $\phi T16$ 11: $\phi T256$		TMRA2 入カクロック 00: Reserved 01: $\phi T1$ 10: $\phi T4$ 11: $\phi T16$	

TMRA2 の入カクロック

<TA2CLK1:0>	00	Resereved
	01	$\phi T1$
	10	$\phi T4$
	11	$\phi T16$

TMRA3 の入カクロック

		TA23MOD<TA23M1:0>=01	TA23MOD<TA23M1:0>=01
<TA3CLK1:0>	00	TMRA2 の一致出力	TMRA2 のオーバーフロー出力 (16 ビットタイマモード)
	01	$\phi T1$	
	10	$\phi T16$	
	11	$\phi T256$	

8 ビット PWM モード時の周期選択

<PWM21:20>	00	Reserved
	01	$2^6 \times$ ソースクロック
	10	$2^7 \times$ ソースクロック
	11	$2^8 \times$ ソースクロック

TMRA23 の動作モード選択

<TA23M1:0>	00	8 ビットタイマ 2ch
	01	16 ビットタイマ
	10	8 ビットプログラム矩形波出力
	11	8 ビット PWM (TMRA2), 8 ビットタイマ (TMRA3)

図 3.7.9 TMRA レジスタ

TMRA45 モードレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
TA45MOD (0114H)	Bit symbol	TA45M1	TA45M0	PWM41	PWM40	TA5CLK1	TA5CLK0	TA4CLK1	TA4CLK0
	Read/Write	R/W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
機能	動作モード	PWM 周期		TMRA5 ソースクロック		TMRA4 入力クロック			
	00: 8 ビットタイマ	00: Reserved		00: TA4TRG		00: TA4IN 端子入力			
	01: 16 ビットタイマ	01: $2^6$		01: $\phi T1$		01: $\phi T1$			
	10: 8 ビット PPG	10: $2^7$		10: $\phi T16$		10: $\phi T4$			
	11: 8 ビット PWM	11: $2^8$		11: $\phi T256$		11: $\phi T16$			

TMRA4 の入力クロック

<TA4CLK1:0>		
00	TA4IN 端子入力	
01	$\phi T1$	
10	$\phi T4$	
11	$\phi T16$	

TMRA5 の入力クロック

		TA45MOD<TA45M1:0>=01	TA45MOD<TA45M1:0>=01
<TA5CLK1:0>	00	TMRA4 の一致出力	TMRA4 のオーバーフロー出力 (16 ビットタイマモード)
	01	$\phi T1$	
	10	$\phi T16$	
	11	$\phi T256$	

8 ビット PWM モード時の周期選択

<PWM41:40>		
00	Reserved	
01	$2^6 \times$ ソースクロック	
10	$2^7 \times$ ソースクロック	
11	$2^8 \times$ ソースクロック	

TMRA45 の動作モード選択

<TA45M1:0>		
00	8 ビットタイマ 2ch	
01	16 ビットタイマ	
10	8 ビットプログラム矩形波出力	
11	8 ビット PWM (TMRA4), 8 ビットタイマ (TMRA5)	

図 3.7.10 TMRA レジスタ

TMRA67 モードレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	TA67M1	TA67M0	PWM61	PWM60	TA7CLK1	TA7CLK0	TA6CLK1	TA6CLK0
Read/Write	R/W							
リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
機能	動作モード 00: 8 ビットタイマ 01: 16 ビットタイマ 10: 8 ビット PPG 11: 8 ビット PWM		PWM 周期 00: Reserved 01: $2^6$ 10: $2^7$ 11: $2^8$		TMRA7 ソースクロック 00: TA6TRG 01: $\phi T1$ 10: $\phi T16$ 11: $\phi T256$		TMRA6 入カクロック 00: Reserved 01: $\phi T1$ 10: $\phi T4$ 11: $\phi T16$	

TMRA6 の入カクロック

<TA6CLK1:0>	00	Reserved
	01	$\phi T1$
	10	$\phi T4$
	11	$\phi T16$

TMRA7 の入カクロック

		TA67MOD<TA67M1:0>≠01	TA67MOD<TA67M1:0>=01
<TA7CLK1:0>	00	TMRA6 の一致出力	TMRA6 のオーバーフロー出力 (16 ビットタイマモード)
	01	$\phi T1$	
	10	$\phi T16$	
	11	$\phi T256$	

8 ビット PWM モード時の周期選択

<PWM61:60>	00	Reserved
	01	$2^6 \times$ ソースクロック
	10	$2^7 \times$ ソースクロック
	11	$2^8 \times$ ソースクロック

TMRA67 の動作モード選択

<TA67M1:0>	00	8 ビットタイマ 2ch
	01	16 ビットタイマ
	10	8 ビットプログラム矩形波出力
	11	8 ビット PWM (TMRA6), 8 ビットタイマ (TMRA7)

図 3.7.11 TMRA レジスタ

TMRA1 フリップフロップコントロールレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TA1FFCR (0105H)	Bit symbol					TA1FFC1	TA1FFC0	TA1FFIE	TA1FFIS
	Read/Write					R/W		R/W	
	リセット後					1	1	0	0
リードモ ディファイ アイトは できませ ん。	機能					00: TA1FF 反転 01: TA1FF セット 10: TA1FF クリア 11: Don't care	TA1FF 反転制御 0: 禁止 1: 許可	TA1FF 反転信号 セレクト 0: TMRA0 1: TMRA1	

タイマフリップフロップ 1 (TA1FF) の反転信号セレクト  
(8 ビットタイマモード以外は Don't care)

TA1FFIS	0	TMRA0 による反転
	1	TMRA1 による反転

TA1FF の反転制御

TA1FFIE	0	反転禁止
	1	反転許可

TA1FF の制御

<TA1FFC1:0>	00	TA1FF の値を反転 (ソフト反転)
	01	TA1FF を "1" にセット
	10	TA1FF を "0" にクリア
	11	Don't care

注) TA1FFCR のビット 4, 5, 6, 7 は、リードすると不定値がリードされます。

図 3.7.12 TMRA レジスタ

TMRA3 フリップフロップコントロールレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TA3FFCR (010DH)	Bit symbol					TA3FFC1	TA3FFC0	TA3FFIE	TA3FFIS
	Read/Write					RW		RW	
リードモディファイアはできません。	リセット後機能					1	1	0	0
	機能					00: TA3FF 反転 01: TA3FF セット 10: TA3FF クリア 11: Don't care		TA3FF 反転制御 0: 禁止 1: 許可	TA3FF 反転信号セレクト 0: TMRA2 1: TMRA3

タイマフリップフロップ 3 (TA3FF) の反転信号セレクト (8 ビットタイマモード以外は Don't care)

TA3FFIS	0	TMRA2 による反転
	1	TMRA3 による反転

TA3FF の反転制御

TA3FFIE	0	反転禁止
	1	反転許可

TA3FF の制御

<TA3FFC1:0>	00	TA3FF の値を反転 (ソフト反転)
	01	TA3FF を "1" にセット
	10	TA3FF を "0" にクリア
	11	Don't care

注) TA3FFCR のビット 4, 5, 6, 7 は、リードすると不定値がリードされます。

図 3.7.13 8 ビットタイマレジスタ

TMRA5 フリップフロップコントロールレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TA5FFCR (0115H)	Bit symbol					TA5FFC1	TA5FFC0	TA5FFIE	TA5FFIS
	Read/Write					RW		RW	
リードモ ディファイ アイト はできま せん。	リセット後					1	1	0	0
	機能					00: TA5FF 反転 01: TA5FF セット 10: TA5FF クリア 11: Don't care		TA5FF 反転制御 0: 禁止 1: 許可	TA5FF 反転信号 セレクト 0: TMRA4 1: TMRA5

タイマフリップフロップ 5 (TA5FF) の反転信号セレクト  
(8 ビットタイマモード以外は Don't care)

TA5FFIS	0	TMRA4 による反転
	1	TMRA5 による反転

TA5FF の反転制御

TA5FFIE	0	反転禁止
	1	反転許可

TA5FF の制御

<TA5FFC1:0>	00	TA5FF の値を反転 (ソフト反転)
	01	TA5FF を "1" にセット
	10	TA5FF を "0" にクリア
	11	Don't care

注) TA5FFCR のビット 4, 5, 6, 7 は、リードすると不定値がリードされます。

図 3.7.14 TMRA レジスタ

TMRA7 フリップフロップコントロールレジスタ

TA7FFCR (011DH)	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol					TA7FFC1	TA7FFC0	TA7FFIE	TA7FFIS
Read/Write					R/W		R/W	
リセット後					1	1	0	0
機能					00: TA7FF 反転 01: TA7FF セット 10: TA7FF クリア 11: Don't care		TA7FF 反転制御 0: 禁止 1: 許可	TA7FF 反転信号 セレクト 0: TMRA6 1: TMRA7

リードモ  
ディファ  
イライト  
はできま  
せん。

タイマフリップフロップ7 (TA7FF) の反転信号セレクト  
(8ビットタイマモード以外は Don't care)

TA7FFIS	0	TMRA6 による反転
	1	TMRA7 による反転

TA7FF の反転制御

TA7FFIE	0	反転禁止
	1	反転許可

TA7FF の制御

<TA7FFC1:0>	00	TA7FF の値を反転 (ソフト反転)
	01	TA7FF を "1" にセット
	10	TA7FF を "0" にクリア
	11	Don't care

注) TA7FFCR のビット 4, 5, 6, 7 は、リードすると不定値がリードされます。

図 3.7.15 TMRA レジスタ



タイマレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TA0REG (0102H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TA1REG (0103H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TA2REG (010AH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TA3REG (010BH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TA4REG (0112H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TA5REG (0113H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TA6REG (011AH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TA7REG (011BH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			

図 3.7.16 TMRA レジスタ

## 3.7.4 モード別動作説明

## (1) 8ビットタイマモード

TMRA0, TMRA1は、それぞれ独立に8ビットインタバルタイマとして使用できます。機能、および、カウントデータの設定を行う場合、TMRA0, TMRA1を停止させた状態で行ってください。

## 1. 一定周期の割り込みを発生させる場合

ここではTMRA1を使用した例を示します。TMRA1を用いて、一定周期ごとにTMRA1割り込みINTTA1を発生させる場合、まずTMRA1を停止させ、動作モード、入力クロック、周期をそれぞれTA01MOD、TA1REGに設定します。次に割り込みINTTA1をイネーブルにしてから、TMRA1をカウントさせます。

例:  $f_c = 27 \text{ MHz}$  で  $12 \mu\text{s}$  ごとにINTTA1割り込みを発生させたい場合、次の順序で各レジスタを設定します。

\* クロック条件

クロックギア:	1/1
クロックギア部プリスケアラ:	1/2

	MSB				LSB					
	7	6	5	4	3	2	1	0		
TA01RUN	←	-	X	X	X	-	-	0	-	TMRA1を停止し、0にクリアします。
TA01MOD	←	0	0	X	X	0	1	X	X	8ビットタイマモードにし、入力クロックを $\phi T1 ((2^3/f_c) \text{ s 分解能、}@f_c = 27 \text{ MHz})$ に設定します。
TA1REG	←	0	0	1	0	1	0	0	0	TA1REGに $12\mu\text{s} \div \phi T1 \div 40 (28H)$ をライトします。
INTTA01	←	X	1	0	1	-	-	-	-	INTTA1をイネーブル、割り込みレベル5に設定します。
TA01RUN	←	-	X	X	X	-	1	1	-	TMRA1をカウントさせます。

X: Don't Care、 -: No change

入力クロックの選択は表 3.7.2を参考にしてください。

注) TMRA0とTMRA1の入力クロックは下記のように異なります。

TMRA0: TA0IN 端子入力、 $\phi T1$ ,  $\phi T4$ ,  $\phi T16$

TMRA1: TMRA0の一致検出信号、 $\phi T1$ ,  $\phi T16$ ,  $\phi T256$

2. デューティ 50%の矩形波を出力させる場合

一定周期ごとにタイマフリップフロップ TA1FF の値を反転させ、この値をタイマフリップフロップ出力端子 TA1OUT へ出力します。

例:  $f_c = 27 \text{ MHz}$  で周期  $1.8 \mu\text{s}$  の矩形波を TA1OUT 端子から出力させたい場合、次の順序で各レジスタを設定します。この場合、TMRA0 か TMRA1 を用いますが、ここでは TMRA1 を使用したときのレジスタ設定例を示します。

\* クロック条件  $\left\{ \begin{array}{l} \text{クロックギア:} \quad \quad \quad 1/1 \\ \text{クロックギア部プリスケアラ:} \quad 1/2 \end{array} \right.$

	7	6	5	4	3	2	1	0
TA01RUN	← -	X	X	X	-	-	0	-
TA01MOD	← 0	0	X	X	0	1	X	X
TA1REG	← 0	0	0	0	0	0	1	1
TA1FFCR	← X	X	X	X	1	0	1	1
P7CR	← X	X	-	-	-	-	1	-
P7FC	← X	X	-	-	X	-	1	X
TA01RUN	← -	X	X	X	-	1	1	-

TMRA1 を停止し、0 にクリアします。  
 8 ビットタイマモードにし、入力クロックを  $\phi T1 ((2^3/f_c) \text{ s } @f_c = 27 \text{ MHz})$  に設定します。  
 TA1REG に  $1.8 \mu\text{s} \div \phi T1 \div 2 \approx 03\text{H}$  をセットします。  
 TA1FF を "0" にクリアし、TMRA1 からの一致検出信号で反転するように設定します。  
 P71 を TA1OUT 出力端子に設定します。  
 TMRA1 のカウントを開始させます。

X: Don't Care、-: No change

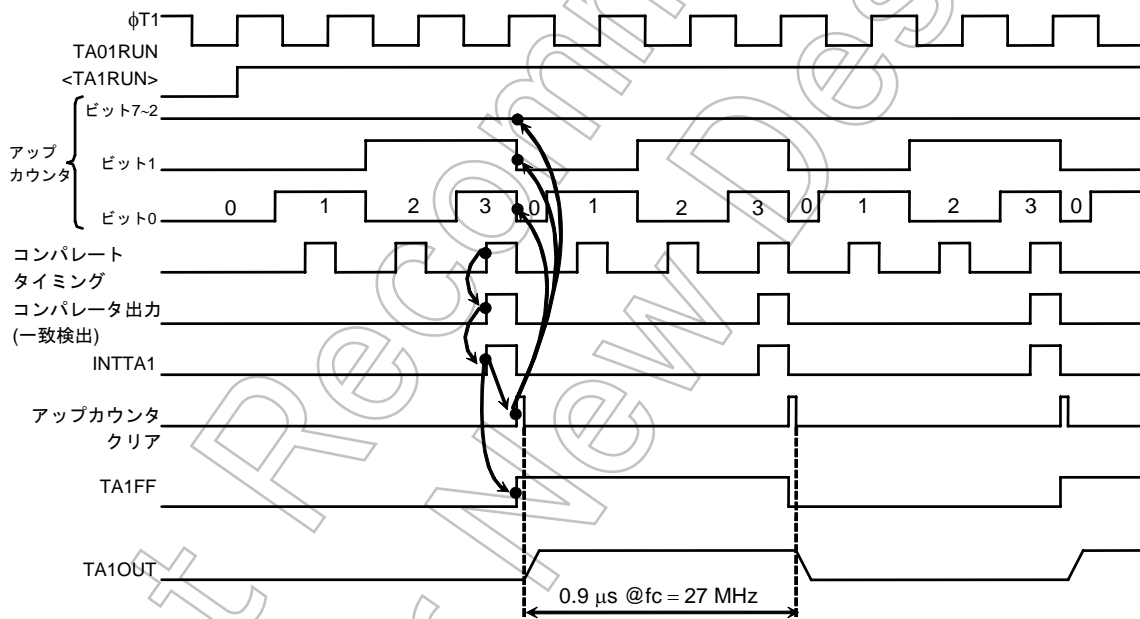


図 3.7.17 矩形波 (デューティ 50%) 出力のタイミングチャート

## 3. TMRA0 の一致出力で TMRA1 をカウントアップさせる場合

8 ビットタイマモードに設定し、TMRA1 の入力クロックを TMRA0 のコンパレータ出力に設定します。

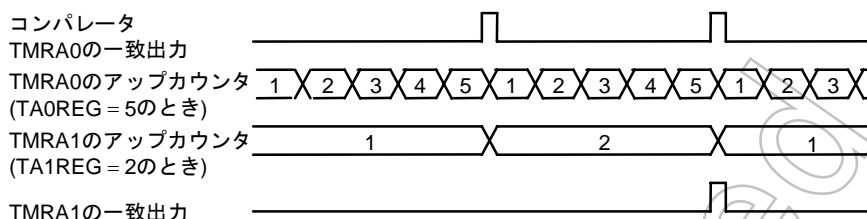


図 3.7.18 TMRA0 による TMRA1 のカウントアップ

## (2) 16 ビットタイマモード

TMRA0 と TMRA1 をペアにして、16 ビットインタバルタイマとして使用できます。

TA01MOD<TA01M1:0>を“01”に設定することで16 ビットタイマモードとなります。

16 ビットタイマモードに設定すると、TA01MOD<TA1CLK1:0> の設定値にかかわらず、TMRA1 の入力クロックは、TMRA0 のオーバフロー出力になります。TMRA0 の入力クロックの選択は表 3.7.2を参考にしてください。

タイマ割り込み周期は、タイマレジスタ TA0REG に下位 8 ビットを、TA1REG に上位 8 ビットを設定します。この場合、必ず TA0REG から先に設定してください (TA0REG にデータをライトするとコンペアが一時禁止され、TA1REG へのデータライトでコンペアが開始されるためです)。

例:  $f_c = 27 \text{ MHz}$  で 0.3 秒ごとに割り込み INTTA1 を発生させる場合、タイマレジスタ TA0REG, TA1REG には次の値を設定します。

\* クロック条件

クロックギア:	1/1
クロックギア部プリスケアラ:	1/2

$\phi T_{16} (= (2^7/f_c) \text{ s} @ 27 \text{ MHz})$  を入力クロックとしてカウントすると

$0.3 \text{ s} \div (2^7/f_c) \text{ s} \doteq 62500 = \text{F424H}$

従って TA1REG = F4H, TA0REG = 24H を設定すると、0.29 秒ごとに割り込み意 INTTA1 が発生します。

TMRA0のコンパレータ出力は、アップカウンタ UC0 と TA0REG が一致するたびに出力されますが、アップカウンタ UC0 はクリアされません。また、このとき INTTA0 は発生しません。

TMRA1のコンパレータは、アップカウンタ UC1 と TA1REG が一致すると、コンパレータタイミング時、毎回一致検出信号が出力されます。TMRA0, TMRA1 両方のコンパレータの一致検出信号が同時に出力されると、アップカウンタ UC0, UC1 が 0 にクリアされ、割り込み INTTA1 が発生します。また反転イネーブルであれば、タイマフリップフロップ TA1FF の値は反転されます。

例: TA1REG = 04H, TA0REG = 80H の場合

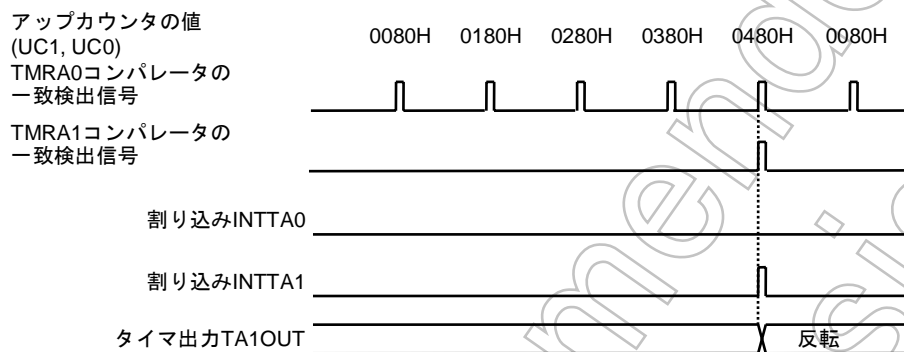


図 3.7.19 16 ビットタイマモードによるタイマ出力

### (3) 8 ビット PPG (プログラマブル矩形波) 出力モード

TMRA0 を用いて、任意周波数、任意デューティの矩形波を出力することができます。出力パルスは Low アクティブ、High アクティブどちらの設定も可能です。

このモードに設定した場合 TMRA1 は使用できません。

矩形波は TA1OUT (P71 と兼用) へ出力されます。

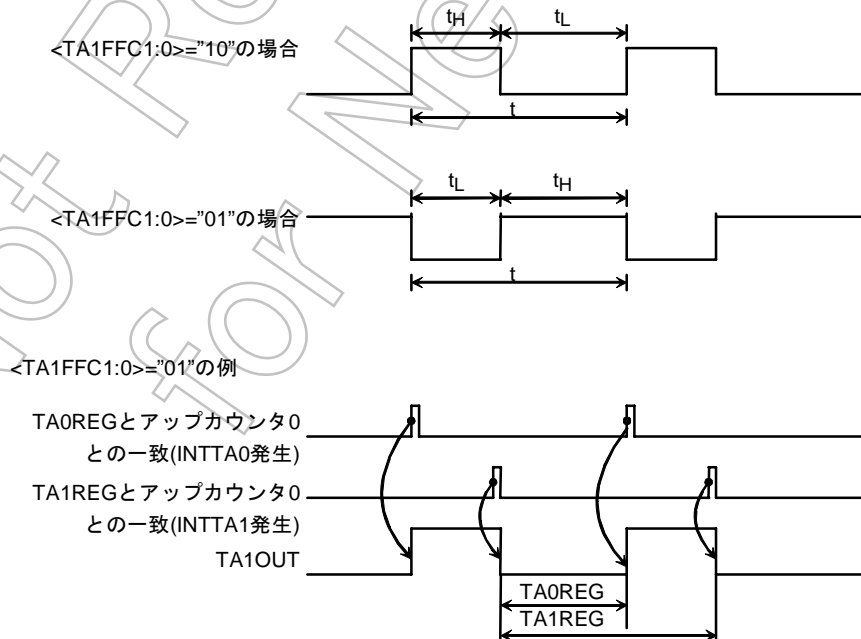


図 3.7.20 8 ビット PPG 出力波形

このモードは、8ビットアップカウンタ UC0 が、タイマレジスタ TA0REG および TA1REG と一致するたびにタイマ出力を反転させることにより、プログラマブル矩形波を出力するものです。

ただし、(TA0REG の設定値) < (TA1REG の設定値) の条件を満たす必要があります。

なお、このモードでは、TMRA1 のアップカウンタ UC1 は使用できませんが、TA01RUN<TA1RUN> = 1 に設定して、TMRA1 をカウント状態にしてください。

このモードをブロック図で示すと図 3.7.21 のようになります。

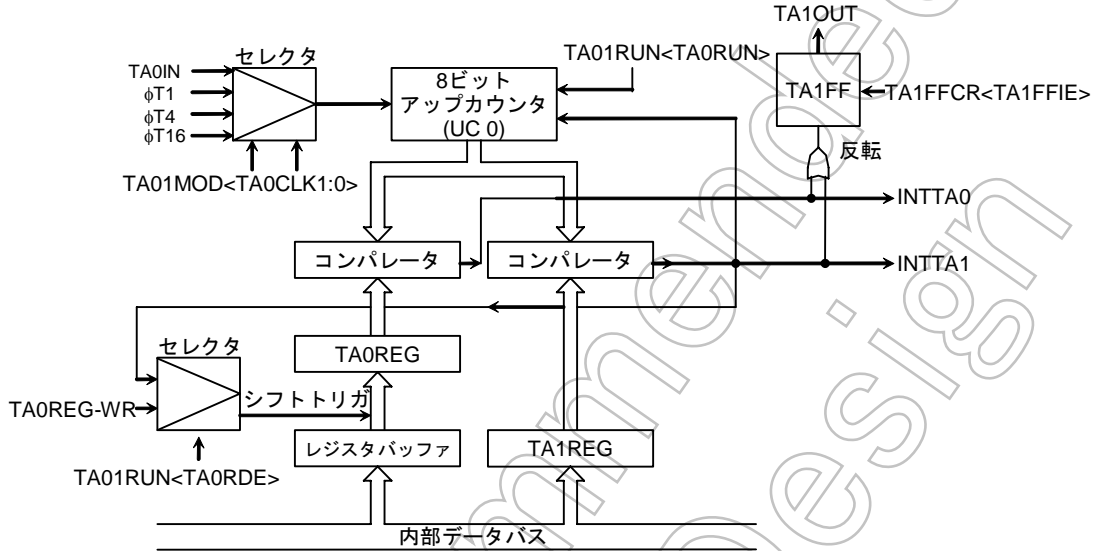


図 3.7.21 8ビット PPG 出力モードのブロック図

このモードでは、TA0REG をダブルバッファイネーブルにすることにより、レジスタバッファの値が TA1REG と UC0 の一致時に、TA0REG へシフトインされます。

ダブルバッファを使用することにより、小さいデューティ (デューティを変化させるとき) への対応が容易に行えます。

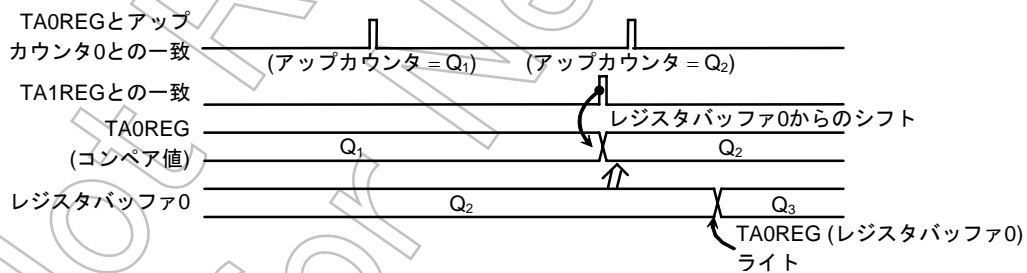
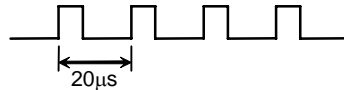


図 3.7.22 レジスタバッファ 0 の動作

例: デューティ 1/4 の 50 kHz のパルスを出力する場合 ( $f_c = 27 \text{ MHz}$ )



\* クロック条件

クロックギア:	1/1
クロックギア部プリスケアラ:	1/2

タイマレジスタへの設定値を求めます。

周波数を 50 kHz にするには、周期  $t = 1/50 \text{ kHz} = 20 \mu\text{s}$  の波形をつくります。

$\phi T1 = (2^3/f_c) \text{ s}$  (@ $f_c = 27 \text{ MHz}$ ) を用いると、

$$20 \mu\text{s} \div (2^3/f_c) \text{ s} \doteq 67$$

従って TA1REG を、TA1REG = 67 = 43H

次にデューティを 1/4 にするには、 $t \times 1/4 = 20 \mu\text{s} \times 1/4 = 5 \mu\text{s}$

$$5 \mu\text{s} \div (2^3/f_c) \text{ s} \doteq 17$$

従って TA0REG = 17 = 11H に設定します。

		7	6	5	4	3	2	1	0	
TA01RUN	←	-	X	X	X	-	-	0	0	TMRA0,1 を停止し、0 にクリアします。(ダブルバッファ ディセーブル)
TA01MOD	←	1	0	X	X	X	X	0	1	8 ビット PPG モードにし、入力クロックをφT1 にします。
TA0REG	←	0	0	0	1	0	0	0	1	11H をライトします。
TA1REG	←	0	1	0	0	0	0	1	1	43H をライトします。
TA1FFCR	←	X	X	X	X	0	1	1	X	TA1FF をセットし、反転イネーブルにします。
										bit2,3 を "10" にすると負論理の出力波形が得られます。
P7CR	←	X	X	-	-	-	-	1	-	} P71 を TA1OUT 端子に設定します。
P7FC	←	X	X	-	-	X	-	1	X	
TA01RUN	←	1	X	X	X	-	1	1	1	TMRA0, TMRA1 のカウントを開始します。(ダブルバッファ アイネーブル)

X: Don't Care、 -: No change

(4) 8ビットPWM出力モード

TMRA0のみ可能なモードで、分解能8ビットまでのPWMを出力することができます。PWM出力はTA1OUT端子(P71と兼用)へ出力されます。

このモードでは、TMRA1は8ビットタイマとして使用できます。

タイマ出力の反転は、アップカウンタUC0がタイマレジスタTA0REGの設定値と一致したときと、 $2^n$  ( $n = 6, 7, 8$ のいずれかをTA01MOD<PWM01:00>で指定)カウンタオーバーフロー発生時に起こります。また、UC0は $2^n$ カウンタのオーバーフローによってクリアされます。

なお、このPWMモードを使用する場合、次の条件を満たさなければなりません。

$$(TA0REG \text{ の設定値}) < (2^n \text{ カウンタのオーバーフロー設定値})$$

$$(TA0REG \text{ の設定値}) \neq 0$$

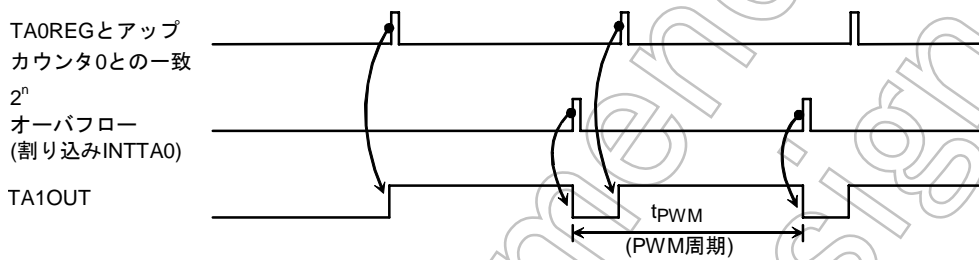


図 3.7.23 8ビットPWM出力波形

このモードをブロック図で示すと図 3.7.24のようになります。

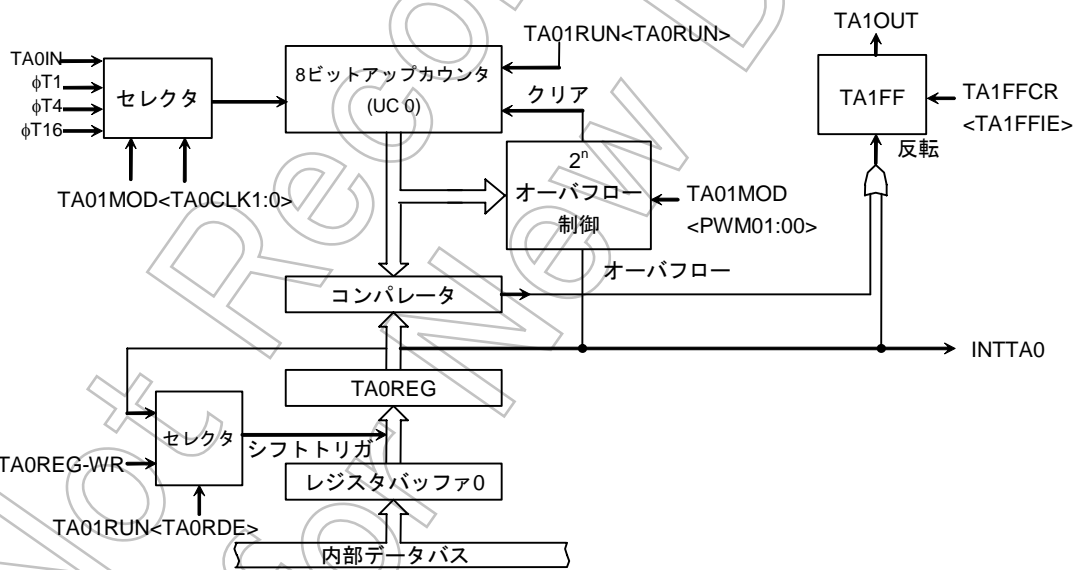


図 3.7.24 8ビットPWM出力モードのブロック図



このモードでは、TAOREG をダブルバッファイネーブルにすることにより、2<sup>n</sup> オーバフロー検出で、レジスタバッファの値が TAOREG へシフトインされます。

ダブルバッファを使用することにより、小さいデューティへの対応が、容易に行えます。

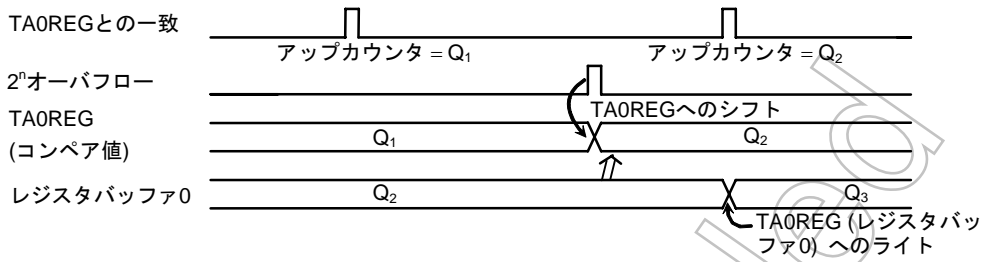
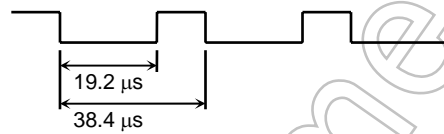


図 3.7.25 レジスタバッファ 0 の動作

例:  $f_c = 27 \text{ MHz}$  時、TMRA0 を使って下記の PWM 波形を TA1OUT 端子へ出力する場合



- \* クロック条件
  - システムクロック: 高速 ( $f_c$ )
  - 高速クロックギア: 1 倍 ( $f_c$ )
  - プリスケールクロック:  $f_{PH}$

PWM 周期 38.4 μs を  $\phi T1 = (2^3/f_c) \text{ s}$  ( $@f_c = 27 \text{ MHz}$ ) で実現する場合

$$38.4 \mu\text{s} \div (2^3/f_c) \text{ s} = 128 = 2^n$$

従って  $n = 7$  に設定します。

“L” レベルの期間は、

$$19.2 \mu\text{s} \div (2^3/f_c) \text{ s} = 64 = 40H$$

を TAOREG に設定します。

	MSB	7	6	5	4	3	2	1	0	LSB
TA01RUN	←	-	X	X	X	-	-	-	0	
TA01MOD	←	1	1	1	0	X	X	0	1	
TA0REG	←	0	1	0	0	0	0	0	0	
TA1FFCR	←	X	X	X	X	1	0	1	X	
P7CR	←	X	X	-	-	-	-	1	-	}
P7FC	←	X	X	-	-	X	-	1	X	
TA01RUN	←	1	X	X	X	-	1	-	1	

- TMRA0 を停止し、0 にクリアします。
- 8 ビット PWM モード (周期 =  $2^7$ ) にし、入力クロックを  $\phi T1$  にします。
- 40H をライトします。
- TA1FF をクリアし、反転イネーブルにします。
- P71 を TA1OUT 端子に設定します。
- TMRA0 のカウントを開始します。

X: Don't Care、 -: No change

表 3.7.3 PWM 周期

@fc = 27 MHz, fs = 32.768 kHz

システム クロック選択 SYSCR1 <SYSCK>	プリスケラ用 クロック選択 SYSCR0 <PRCK1:0>	クロック ギア値 SYSCR1 <GEAR2:0>	PWM 周期								
			2 <sup>6</sup>			2 <sup>7</sup>			2 <sup>8</sup>		
			φT1	φT4	φT16	φT1	φT4	φT16	φT1	φT4	φT16
1 (fs)		XXX	15.6 ms	62.5 ms	250 ms	31.3 ms	125.0 ms	500 ms	62.5 ms	250ms	1000 ms
0 (fc)	00 (fPPH)	000 (fc)	19.0 μs	75.9 μs	303.4 μs	37.9 μs	151.7 μs	606.8 μs	75.9 μs	303.4 μs	1311 μs
		001 (fc/2)	37.9 μs	151.7 μs	606.8 μs	75.9 μs	303.4 μs	1213.6 μs	151.7 μs	606.8 μs	2621 μs
		010 (fc/4)	75.9 μs	303.4 μs	1213.6 μs	151.7 μs	606.8 μs	2427.3 μs	303.4 μs	1213.6 μs	5243 μs
		011 (fc/8)	151.7 μs	606.8 μs	2427.3 μs	303.4 μs	1213.6 μs	4854.5 μs	606.8 μs	2427.3 μs	9709.0 μs
		100 (fc/16)	303.4 μs	1213.6 μs	4854.5 μs	606.8 μs	2427.3 μs	9709.0 μs	1213.6 μs	4854.5 μs	19418 μs
10 (fc/16 クロック)		XXX	303.4 μs	1213.6 μs	4854.5 μs	606.8 μs	2427.3 μs	9709.0 μs	1213.6 μs	4854.5 μs	19418 μs

XXX: Don't care

## (5) 動作モード設定一覧

TMRA01 の各モードをまとめると表 3.7.4 のような設定になります。

表 3.7.4 各タイマモードの設定レジスタ

レジスタ名 <レジスタ中の機能名>	TA01MOD				TA1FFCR
	<TA01M1:0>	<PWM01:00>	<TA1CLK1:0>	<TA0CLK1:0>	TA1FFIS
機能	タイマモード	PWM 周期	上位タイマ 入クロック	下位タイマ 入クロック	タイマ F/F 反転 信号セレクト
8 ビットタイマ × 2 チャンネル	00	-	下位タイマ一致 φT1, φT16, φT256 (00, 01, 10, 11)	外部, φT1, φT4, φT16 (00, 01, 10, 11)	0: 下位タイマ出力 1: 上位タイマ出力
16 ビットタイマモード	01	-	-	外部, φT1, φT4, φT16 (00, 01, 10, 11)	-
8 ビット PPG × 1 チャンネル	10	-	-	外部, φT1, φT4, φT16 (00, 01, 10, 11)	-
8 ビット PWM × 1 チャンネル	11	2 <sup>6</sup> , 2 <sup>7</sup> , 2 <sup>8</sup> (01, 10, 11)	-	外部, φT1, φT4, φT16 (00, 01, 10, 11)	-
8 ビット PWM × 1 チャンネル	11	-	φT1, φT16, φT256 (01, 10, 11)	-	出力不可

-: Don't care

### 3.8 16 ビットタイマ/イベントカウンタ (TMRB)

多機能 16 ビットタイマ/イベントカウンタを 2 チャンネル (TMRB0, TMRB1) 内蔵しています。TMRB は、次の 3 つの動作モードを持っています。

- 16 ビットインタバルタイマモード
- 16 ビットイベントカウンタモード
- 16 ビットプログラマブル矩形波出力 (PPG) モード

また、キャプチャ機能を利用することで、次のような動作を行うことができます。

- 周波数測定
- パルス幅測定
- 時間差測定

図 3.8.1、図 3.8.2 に TMRB0, TMRB1 のブロック図を示します。

各チャンネルは、主に 16 ビットアップカウンタ、16 ビットタイマレジスタ 2 本 (1 本はダブルバッファ構造)、16 ビットキャプチャレジスタ 2 本、コンパレータ 2 個、および、キャプチャ入力制御、タイマフリップフロップとその制御回路で構成されています。

タイマの動作モードやタイマフリップフロップは 11 バイトのレジスタ (SFR) で制御されます。

各チャンネル (TMRB0, TMRB1) はそれぞれ独立に動作します。いずれのチャンネルも表 3.8.1 に示される仕様相違点を除いて同一の動作をしますので、動作説明は TMRB0 の場合についてのみ説明します。

表 3.8.1 TMRB のチャンネル別仕様相違点

仕 様		チャンネル	TMRB0	TMRB1		
外部端子	外部クロック/ キャプチャトリガ入力端子		TB0IN0 (P80 と兼用) TB0IN1 (P81 と兼用)	TB1IN0 (P84 と兼用) TB1IN1 (P85 と兼用)		
	タイマフリップフロップ 出力端子		TB0OUT0 (P82 と兼用) TB0OUT1 (P83 と兼用)	TB1OUT0 (P86 と兼用) TB1OUT1 (P87 と兼用)		
SFR 名 (アドレス)	タイマ RUN レジスタ		TB0RUN (0180H)	TB1RUN (0190H)		
	タイマモードレジスタ		TB0MOD (0182H)	TB1MOD (0192H)		
	タイマフリップフロップ コントロールレジスタ		TB0FFCR (0183H)	TB1FFCR (0193H)		
	タイマレジスタ			TB0RG0L (0188H) TB0RG0H (0189H) TB0RG1L (018AH) TB0RG1H (018BH)	TB1RG0L (0198H) TB1RG0H (0199H) TB1RG1L (019AH) TB1RG1H (019BH)	
		キャプチャレジスタ			TB0CP0L (018CH) TB0CP0H (018DH) TB0CP1L (018EH) TB0CP1H (018FH)	TB1CP0L (019CH) TB1CP0H (019DH) TB1CP1L (019EH) TB1CP1H (019FH)

3.8.1 チャネル別のブロック図

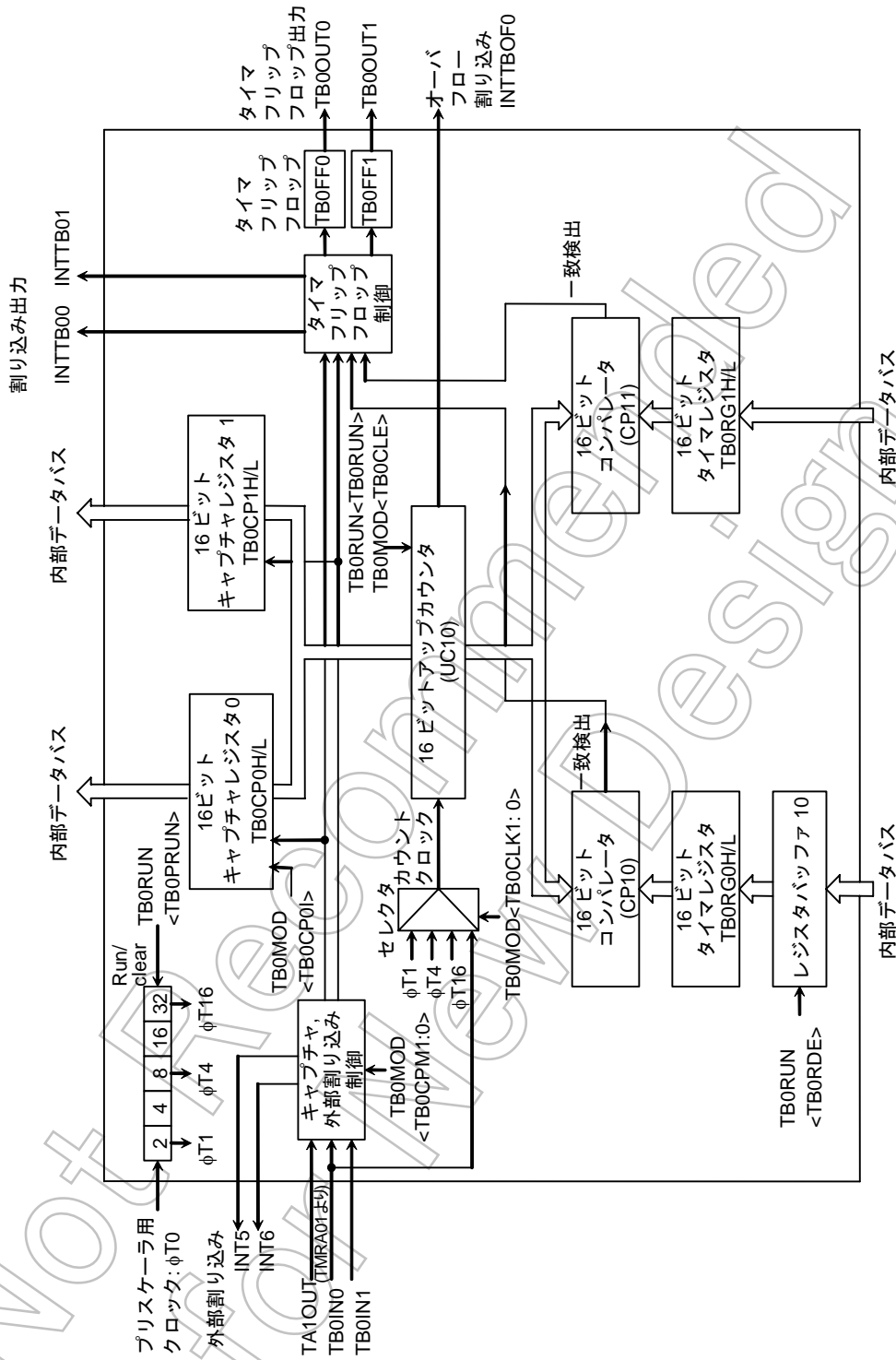


図 3.8.1 TMRB0 ブロック図

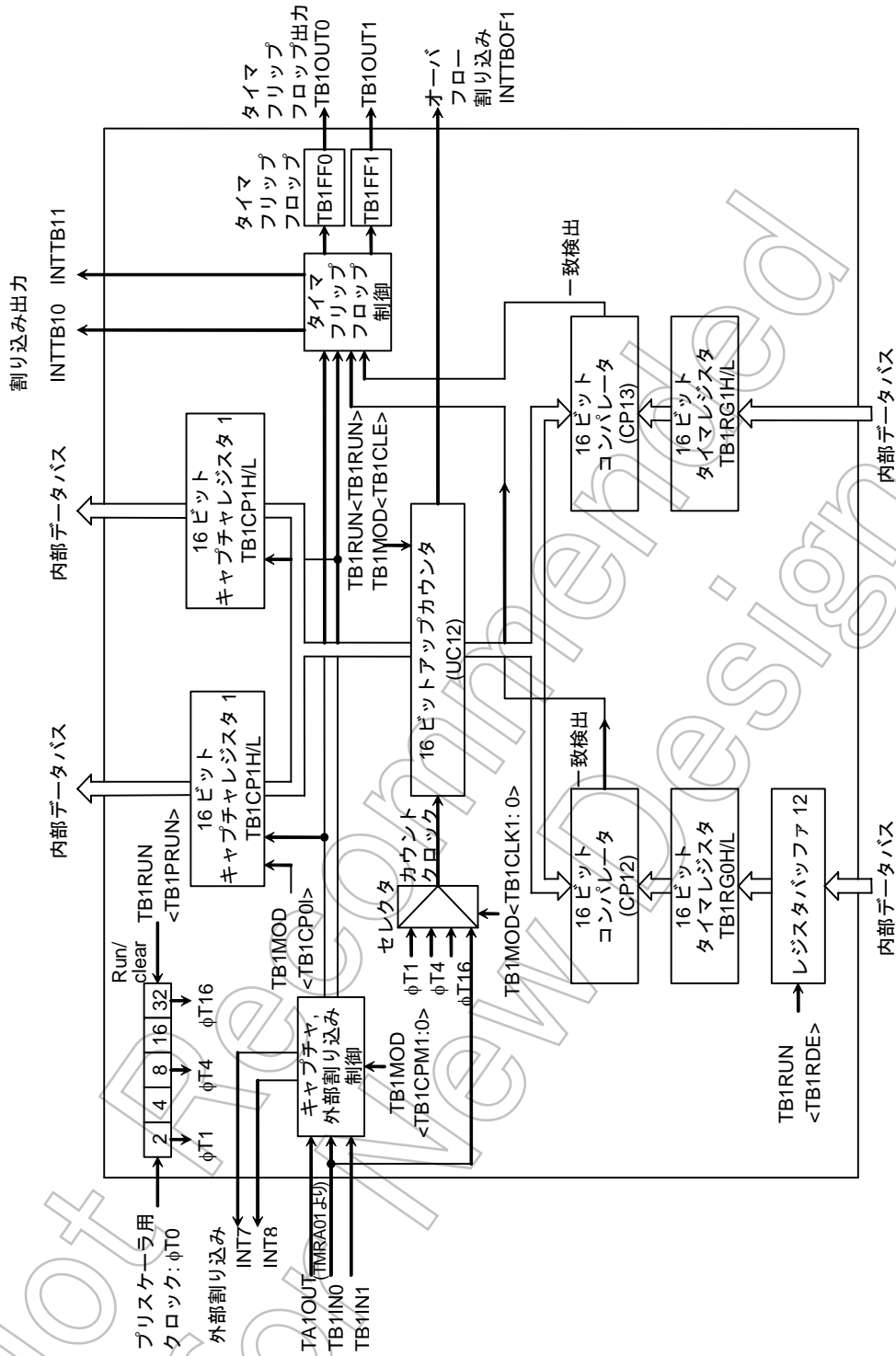


図 3.8.2 TMRB1 ブロック図

## 3.8.2 回路別の動作説明

## (1) プリスケーラ

TMRB0 のクロックソースを得るため、5 ビットプリスケーラがあります。プリスケーラへの入力クロック $\phi T0$ はクロックギア部の SYSCR0<PRCK1:0>にて選択したクロックを4分周したクロックです。

プリスケーラはTB0RUN<TB0PRUN>により制御されます。“1”に設定するとカウントを開始し、“0”に設定とクリアされ停止します。プリスケーラ出力クロックの分解能を表3.8.2に示します。

表 3.8.2 プリスケーラ出力クロック分解能

@fc = 27 MHz, fs = 32.768 kHz

システム クロック選択 <SYSCK>	プリスケーラ用 クロック選択 <PRCK1:0>	クロックギア値 <GEAR2:0>	プリスケーラ出力クロック分解能		
			$\phi T1$	$\phi T4$	$\phi T16$
1 (fs)	00 (fPPH)	XXX	$2^3/fs$ (244 $\mu s$ )	$2^5/fs$ (977 $\mu s$ )	$2^7/fs$ (3.9 ms)
0 (fc)		000 (fc)	$2^3/fc$ (0.3 $\mu s$ )	$2^5/fc$ (1.2 $\mu s$ )	$2^7/fc$ (4.7 $\mu s$ )
		001 (fc/2)	$2^4/fc$ (0.6 $\mu s$ )	$2^6/fc$ (2.4 $\mu s$ )	$2^8/fc$ (9.5 $\mu s$ )
		010 (fc/4)	$2^5/fc$ (1.2 $\mu s$ )	$2^7/fc$ (4.7 $\mu s$ )	$2^9/fc$ (19.0 $\mu s$ )
		011 (fc/8)	$2^6/fc$ (2.4 $\mu s$ )	$2^8/fc$ (9.4 $\mu s$ )	$2^{10}/fc$ (37.9 $\mu s$ )
		100 (fc/16)	$2^7/fc$ (4.7 $\mu s$ )	$2^9/fc$ (19.0 $\mu s$ )	$2^{11}/fc$ (75.9 $\mu s$ )
	10 (fc/16 クロック)	XXX	$2^7/fc$ (4.7 $\mu s$ )	$2^9/fc$ (19.0 $\mu s$ )	$2^{11}/fc$ (75.9 $\mu s$ )

xxx: Don't care

## (2) アップカウンタ (UC10)

TB0MOD<TB0CLK1:0>で指定された入力クロックによって、カウントアップする16ビットのバイナリカウンタです。

UC10の入力クロックは、3種類のプリスケーラ出力クロック $\phi T1$ ,  $\phi T4$ ,  $\phi T16$ 、または、TB0IN0端子から入力されるクロックのいずれかを選択できます。

UC10は、TB0RUN<TB0RUN>によってカウントの開始および停止&クリアを設定します。

UC10は、タイマレジスタTB0RG1H/Lと一致すると、クリアイネーブルであれば、0にクリアされます。クリアディセーブルであれば、カウンタはフリーランニングカウンタとして動作します。このクリアイネーブル/ディセーブルは、TB0MOD<TB0CLE>で設定します。

また、UC10のオーバフローが発生した場合、オーバフロー割り込みINTTBOF0が発生します。

## (3) タイマレジスタ (TB0RG0H/L, TB0RG1H/L)

カウンタ値を設定する 16 ビットレジスタで、2 本ずつ内蔵されています。このタイマレジスタへの設定値と、アップカウンタ UC10 の値とが一致すると、コンパレータの一致検出信号がアクティブになります。

タイマレジスタ TB0RG0H/L, TB0RG1H/L へのデータ設定は、上位と下位の 2 バイトのデータ設定が必ず必要です。2 バイトデータ転送命令を用いるか、1 バイトデータ転送命令を 2 回用いて下位 8 ビット、上位 8 ビットの順に行います。

このタイマレジスタは、TB0RG0H/L がダブルバッファ構成になっており、レジスタバッファ 10 とペアになっています。TB0RG0H/L は TBORUN<TBORDE> によってダブルバッファのイネーブル/ディセーブルを制御します。<TBORDE> = “0” のときディセーブル、<TBORDE> = “1” のときイネーブルとなります。

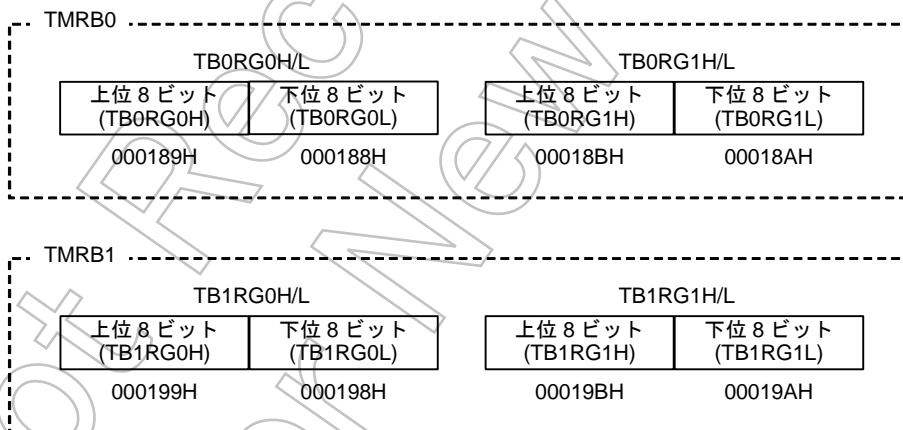
ダブルバッファイネーブル時、レジスタバッファ 10 からタイマレジスタ TB0RG0H/L へのデータ転送は、UC10 と TB0RG1H/L との一致時に行われます。

リセット後は、TB0RG0, TB0RG1 は不定のため 16 ビットタイマを使用する場合は、あらかじめデータをライトする必要があります。

リセット後は、TBORUN<TBORDE> = “0” に初期化され、ダブルバッファディセーブルになっています。ダブルバッファを使用するときは、タイマレジスタにデータをライトし <TBORDE> = “1” に設定した後、レジスタバッファ 10 へ次のデータをライトしてください。

TB0RG0H/L とレジスタバッファ 10 は、同じアドレス 0188H/0189H に割り付けられています。<TBORDE> = “0” のときは、TB0RG0H/L とレジスタバッファ 10 に同じ値がライトされ、<TBORDE> = “1” のときは、レジスタバッファ 10 にのみライトされます。タイマレジスタに初期値をライトするときには、<TBORDE> = “0” に設定しダブルバッファをディセーブルにしておく必要があります。

各タイマレジスタのアドレスは次のとおりです。



TB0RG0H/L ~TB1RG1H/L はライト専用レジスタのため、リードすることはできません。  
リードモディファイライトはできません。

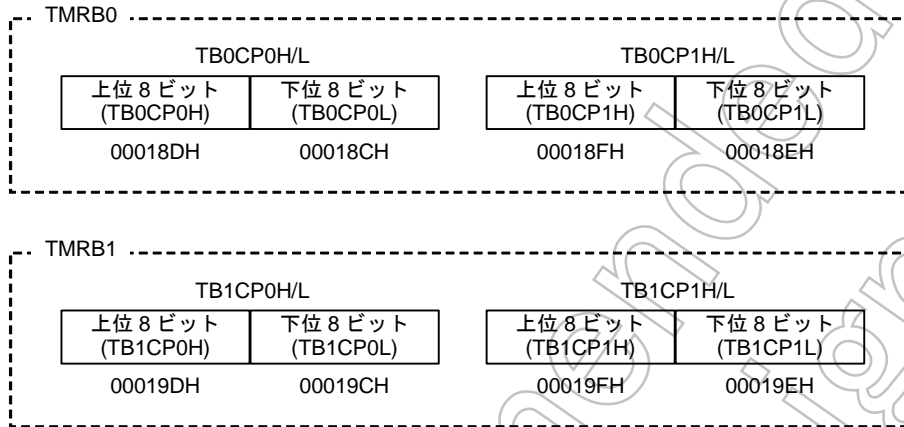
## (4) キャプチャレジスタ (TB0CP0H/L, TB0CP1H/L)

アップカウンタ UC10 の値をラッチする 16 ビットのレジスタです。

このキャプチャレジスタの値は上位と下位の 2 バイトのデータリードが必要です。

キャプチャレジスタをリードする場合は、2 バイトデータ転送命令を用いるか、1 バイトデータ転送命令を 2 回用いて下位 8 ビット、上位 8 ビットの順にリードしてください。

各キャプチャレジスタのアドレスは次のとおりです。



TB0CP0H/L ~ TB1CP1H/L はリード専用レジスタです。プログラムによるライトはできません。

## (5) キャプチャ、外部割り込み制御

アップカウンタ UC10 の値を、キャプチャレジスタ TB0CP0H/L, TB0CP1H/L にラッチするタイミングと、外部割り込みの発生を制御します。

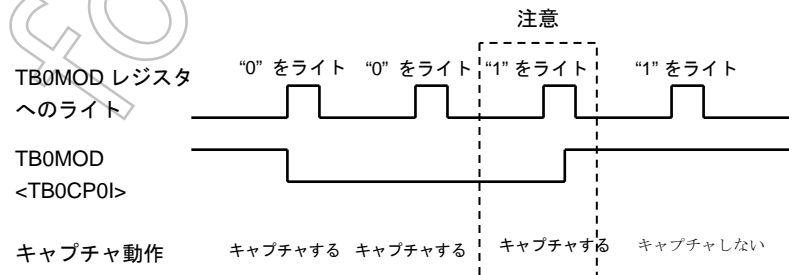
キャプチャレジスタのラッチタイミング、外部割り込み INT5 のエッジ選択は、TB0MOD<TB0CP0I>で設定します。

なお、外部割り込み INT6 は、立ち上がりエッジに固定されています。

また、ソフトウェアによってもアップカウンタ UC10 の値をキャプチャレジスタへ取り込むことができ、TB0MOD<TB0CP0I>に“0”を設定するたびに、その時点の UC10 の値をキャプチャレジスタ TB0CP0H/L へキャプチャします。

キャプチャ/割り込み制御は、プリスケラを RUN 状態 (TB0RUN<TB0PRUN>=“1”) にしておく必要があります。

注) TB0MOD<TB0CP0I>へ“0”を設定するたびに、アップカウンタの現在の値がキャプチャレジスタ TB0CP0H/L へ取り込まれますが、TB0MOD<TB0CP0I>へ“0”が設定されている状態から TB0MOD<TB0CP0I>へ“1”を設定しても、アップカウンタの現在の値がキャプチャレジスタ TB0CP0H/L へ取り込まれますので注意が必要です。





## (6) コンパレータ (CP10, CP11)

アップカウンタ UC10 と、タイマレジスタ TB0RG0H/L, TB0RG1H/L への設定値とを比較し、一致を検出する 16 ビットコンパレータです。

一致すると、それぞれ割り込み INTTB00, INTTB01 を発生します。

## (7) タイマフリップフロップ (TB0FF0, TB0FF1)

タイマフリップフロップ (TB0FF0, TB0FF1) は、コンパレータからの一致信号、キャプチャレジスタへのラッチ信号によって反転するフリップフロップです。TB0FF0 の制御は、TB0FFCR<TB0C1T1, TB0C0T1, TB0E1T1, TB0E0T1>によって設定できます。

また、TB0FF1 の制御は TB0MOD<TB0CT1:TB0ET1>によって設定できます。

リセット後、TB0FF0, TB0FF1 の値は不定となります。TB0FFCR<TB0FFOC1:0>, <TB0FF1C1:0>に “00” を設定することで反転、“01” を設定することで “1” にセット、“10” を設定することで “0” にクリアすることができます。

TB0FF0, TB0FF1 の値は、タイマ出力端子 TB0OUT0 端子 (P82 と兼用)、TB0OUT1 端子 (P83 と兼用) へ出力することができます。タイマ出力を行う場合、あらかじめポート 8 関連レジスタ P8CR, P8FC により、設定を行う必要があります。

Not Recommended for New Design

## 3.8.3 SFR 説明

TMRB0 RUN レジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TB0RUN (0180H)	Bit symbol	TB0RDE	-			I2TB0	TB0PRUN		TB0RUN
	Read/Write	R/W	R/W			R/W	R/W		R/W
	リセット後	0	0			0	0		0
	機能	ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可	“0”をライトしてください。			IDLE2 モード時 0: 停止 1: 動作	TMRB0 プリスケール	アップカウンタ (UC10)	

0: 停止 & クリア  
1: 動作(カウントアップ)

→ カウント動作

0	停止 & クリア
1	カウント

注) TB0RUNのビット1, 4, 5は、リードすると不定値がリードされます。

TMRB1 RUN レジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TB1RUN (0190H)	Bit symbol	TB1RDE	-			I2TB1	TB1PRUN		TB1RUN
	Read/Write	R/W	R/W			R/W	R/W		R/W
	リセット後	0	0			0	0		0
	機能	ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可	“0”をライトしてください。			IDLE2 モード時 0: 停止 1: 動作	TMRB1 プリスケール	アップカウンタ (UC12)	

0: 停止 & クリア  
1: 動作(カウント)

→ カウント動作

0	停止 & クリア
1	カウント

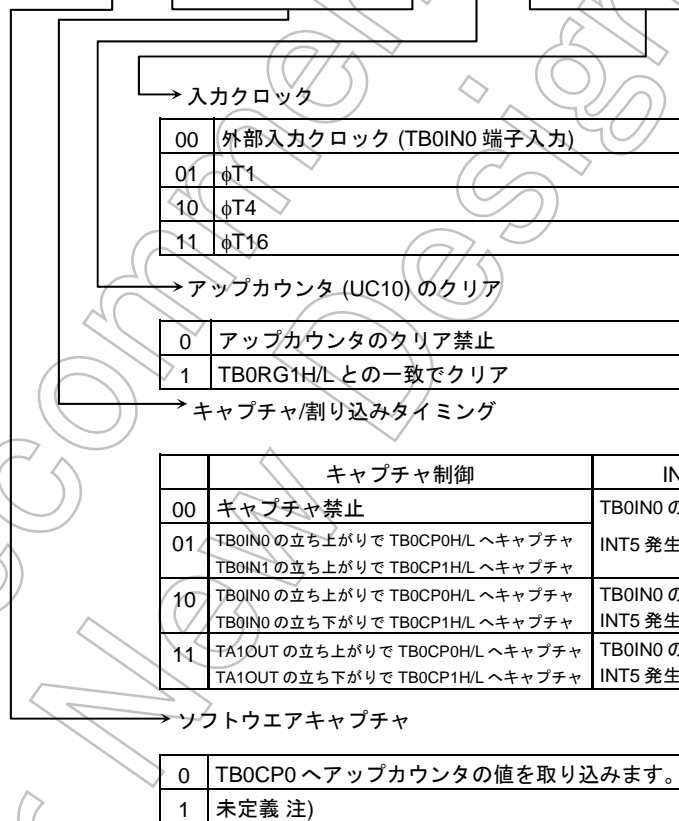
注) TB1RUNのビット1, 4, 5は、リードすると不定値がリードされます。

図 3.8.3 TMRB レジスタ

TMRB0 モードレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	TB0CT1	TB0ET1	TB0CP0I	TB0CPM1	TB0CPM0	TB0CLE	TB0CLK1	TB0CLK0
Read/Write	R/W		W*	R/W				
リセット後	0	0	1	0	0	0	0	0
機能	TB0FF1 反転トリガ 0:トリガ禁止 1:トリガ許可 UC10 値を TB0CP1H/Lへキャプチャする時		ソフトウェアキャプチャ制御 0:ソフトウェアキャプチャ 1:未定義 *リードすると常に"1"になります。	キャプチャタイミング 00: ディセーブル INT5 は立ち上がりエッジ 01: TB0IN0 ↑ TB0IN1 ↑ INT5 は立ち上がりエッジ 10: TB0IN0 ↑ TB0IN0 ↓ INT5 は立ち下がりエッジ 11: TA1OUT ↑ TA1OUT ↓ INT5 は立ち上がりエッジ		アップカウンタのクリア制御 0:禁止 1:許可	入力クロック選択 00: TB0IN0 端子入力 01: φT1 10: φT4 11: φT16	

リード  
モディファイ  
ライト  
できません



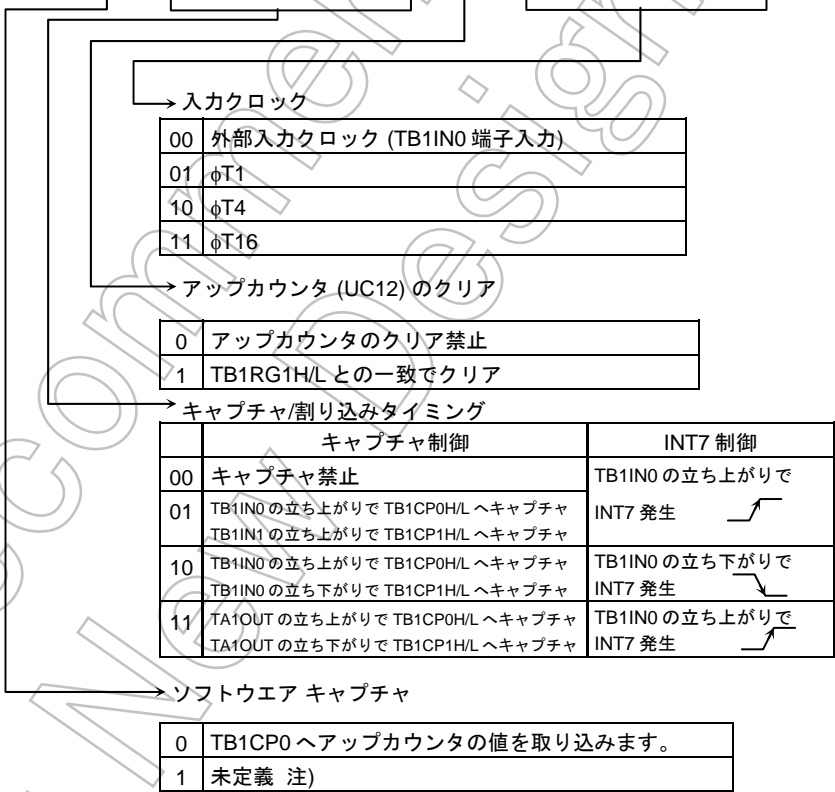
注) TB0MOD<TB0CP0I>へ“0”を設定するたびに、アップカウンタの現在の値がキャプチャレジスタ TB0CP0H/L へ取り込まれますが、TB0MOD<TB0CP0I>へ“0”が設定されている状態から TB0MOD<TB0CP0I>へ“1”を設定しても、アップカウンタの現在の値がキャプチャレジスタ TB0CP0H/L へ取り込まれますので注意が必要です。

図 3.8.4 TMRB レジスタ

TMRB1 モードレジスタ

TB1MOD  
(0192H)  
  
リード  
モディファイ  
ライト  
できません

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	TB1CT1	TB1ET1	TB1CP0I	TB1CPM1	TB1CPM0	TB1CLE	TB1CLK1	TB1CLK0
Read/Write	R/W		W*	R/W				
リセット後	0	0	1	0	0	0	0	0
機能	TB1FF1 反転トリガ 0:トリガ禁止 1:トリガ許可  UC12 値を TB1CP1H/Lへキャプチャする時		ソフトウェアキャプチャ制御 0:ソフトウェアキャプチャ 1:未定義 *リードすると常に"1"になります。	キャプチャタイミング 00: ディセーブル INT7 は立ち上がりエッジ 01: TB1N0 ↑ TB1IN1 ↑ INT7 は立ち上がりエッジ 10: TB1N0 ↑ TB1IN0 ↓ INT7 は立ち下がりエッジ 11: TA1OUT ↑ TA1OUT ↓ INT7 は立ち上がりエッジ		アップカウンタのクリア制御 0:禁止 1:許可		入力クロック選択 00: TB1IN0 端子入力 01: φT1 10: φT4 11: φT16



注) TB1MOD<TB1CP0I>へ“0”を設定するたびに、アップカウンタの現在の値がキャプチャレジスタ TB1CP0H/L へ取り込まれますが、TB1MOD<TB1CP0I>へ“0”が設定されている状態から TB1MOD<TB1CP0I>へ“1”を設定しても、アップカウンタの現在の値がキャプチャレジスタ TB1CP0H/L へ取り込まれますので注意が必要です。

図 3.8.5 TMRB レジスタ

TMRB0 フリップフロップコントロールレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	TB0FF1C1	TB0FF1C0	TB0C1T1	TB0C0T1	TB0E1T1	TB0E0T1	TB0FF0C1	TB0FF0C0
Read/Write	W*		R/W				W*	
リセット後	1	1	0	0	0	0	1	1
機能	TB0FF1 の制御 00: 反転 01: セット 10: クリア 11: Don't care * リードすると常に "11" になります。		TB0FF0 反転制御 0: 反転禁止 1: 反転許可				TB0FF0 の制御 00: 反転 01: セット 10: クリア 11: Don't care * リードすると常に "11" になります。	
			TB0CP1H/L への UC10 値をキャプ チャする時	TB0CP0H/L への UC10 値をキャプ チャする時	UC10 と TB0RG1H/L との一致時	UC10 と TB0RG0H/L との一致時		

リード  
モディファイ  
ライト  
できません

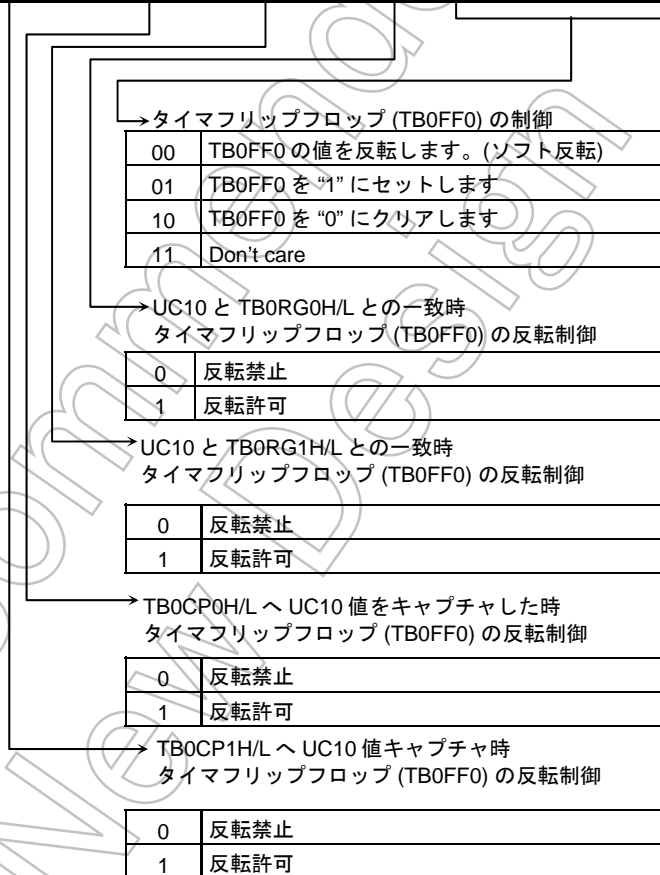


図 3.8.6 TMRB レジスタ

TMRB1 フリップフロップコントロールレジスタ

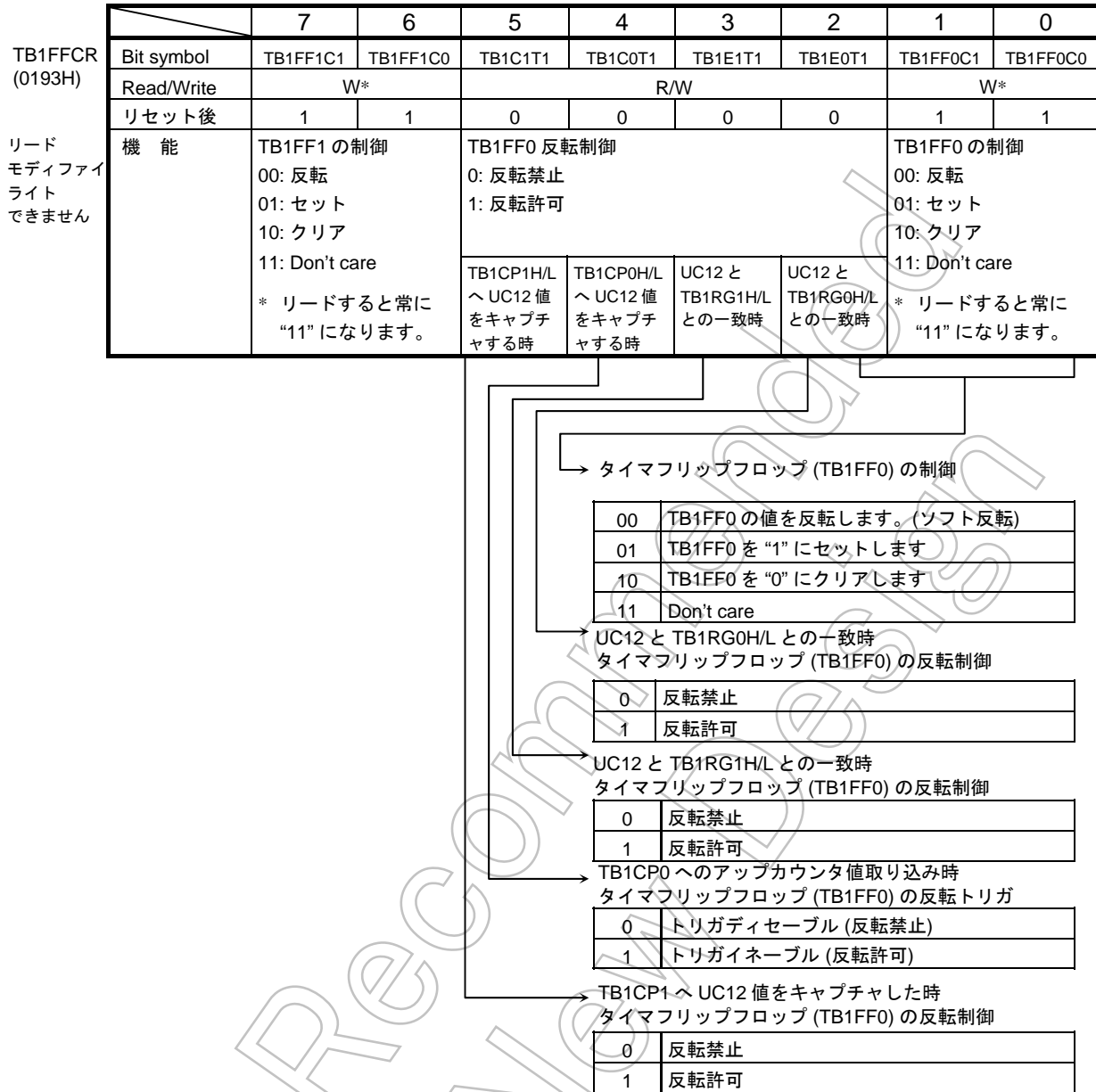


図 3.8.7 TMRB レジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
TB0RG0L (0188H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TB0RG0H (0189H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TB0RG1L (018AH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TB0RG1H (018BH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TB1RG0L (0198H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TB1RG0H (0199H)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TB1RG1L (019AH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			
TB1RG1H (019BH)	bit Symbol					—			
	Read/Write					W			
	リセット後					不定			

図 3.8.8 TMRB レジスタ

## 3.8.4 モード別動作説明

## (1) 16ビットインタバルタイマモード

一定周期の割り込みを発生させる場合

タイマレジスタ TB0RG1H/L にインタバル時間を設定し、INTTB01 割り込みを発生します。

	7	6	5	4	3	2	1	0		
TB0RUN	←	-	0	X	X	-	-	X	0	TMRB0 を停止します。
INTETB0	←	X	1	0	0	X	0	0	0	INTTB01 をイネーブル (レベル4) に、INTTB00 をディセーブルにします。
TB0FFCR	←	1	1	0	0	0	0	1	1	トリガディセーブルにします。
TB0MOD	←	0	0	1	0	0	1	*	*	入カクロックをプリスケアラ出カクロックにし、キャプチャ機能をディセーブルにします。
										(** = 01, 10, 11)
TB0RG1H/L	←	*	*	*	*	*	*	*	*	インタバル時間を設定します。
										(16 ビット)
TB0RUN	←	-	0	X	X	-	1	X	1	TMRB0 を起動します。

X: Don't care、 -: No change

## (2) 16ビットイベントカウンタモード

入カクロックを外部クロック (TB0IN0 端子入力) にすることでイベントカウンタにすることができます。

アップカウンタは TB0IN0 端子入力の立ち上がりエッジでカウントアップします。ソフトウェアキャプチャを行い、キャプチャ値をリードすることでカウント値を読むことができます。

	7	6	5	4	3	2	1	0		
TB0RUN	←	-	0	X	X	-	-	X	0	TMRB0 を停止します。
P8CR	←	-	-	-	-	-	-	-	0	P80 を TB0IN0 入力モードに設定します。
P8FC	←	-	-	-	-	-	-	-	1	
INTETB0	←	X	1	0	0	X	0	0	0	INTTB01 をイネーブル (レベル4) に、INTTB00 をディセーブルにします。
TB0FFCR	←	1	1	0	0	0	0	1	1	トリガディセーブルにします。
TB0MOD	←	0	0	1	0	0	1	0	0	入カクロックを TB0IN0 端子入力にします。
TB0RG1H/L	←	*	*	*	*	*	*	*	*	カウント数を設定します。
										(16 ビット)
TB0RUN	←	-	0	X	X	-	1	X	1	TMRB0 を起動します。

X: Don't care、 -: No change

イベントカウンタとして使用する場合も、プリスケアラは “RUN” にしてください (TB0RUN <TB0PRUN> = “1” )。



(3) 16ビット PPG (プログラマブル矩形波) 出力モード

任意周波数、任意デューティの矩形波 (プログラマブル矩形波) を出力することができます。出力パルスは、Low アクティブ、High アクティブどちらでも可能です。

アップカウンタ UC10 とタイマレジスタ TB0RG0H/L, TB0RG1H/L への設定値との一致によりタイマフリップフロップ TB0FF0 の反転トリガをかけることで、プログラマブル矩形波を TB0OUT0 端子より出力することができます。ただし、TB0RG0H/L と TB0RG1H/L の設定値は次の条件を満たす必要があります。

$$(TB0RG0H/L \text{ への設定値}) < (TB0RG1H/L \text{ への設定値})$$

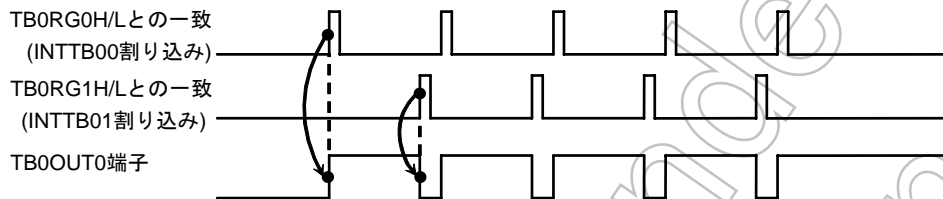


図 3.8.9 プログラマブル矩形波(PPG)出力波形例

このモードでは、TB0RG0H/L のダブルバッファをイネーブルにすることにより、TB0RG1H/L との一致で、レジスタバッファ 0 の値が TB0RG0H/L へシフトインされます。これにより、小さいデューティ (デューティを変化させるとき) への対応が容易に行えます。

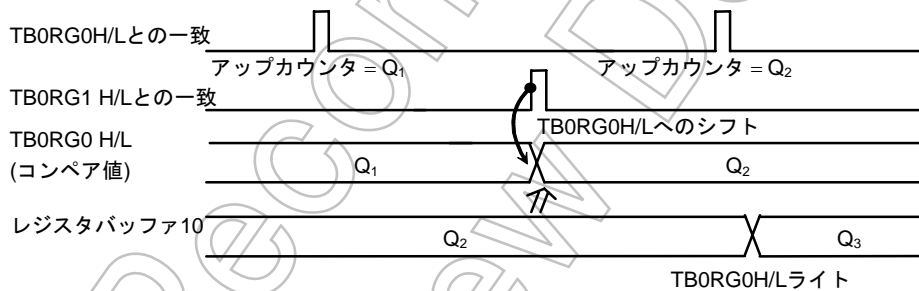


図 3.8.10 ダブルバッファの動作

このモードのブロック図を示します。

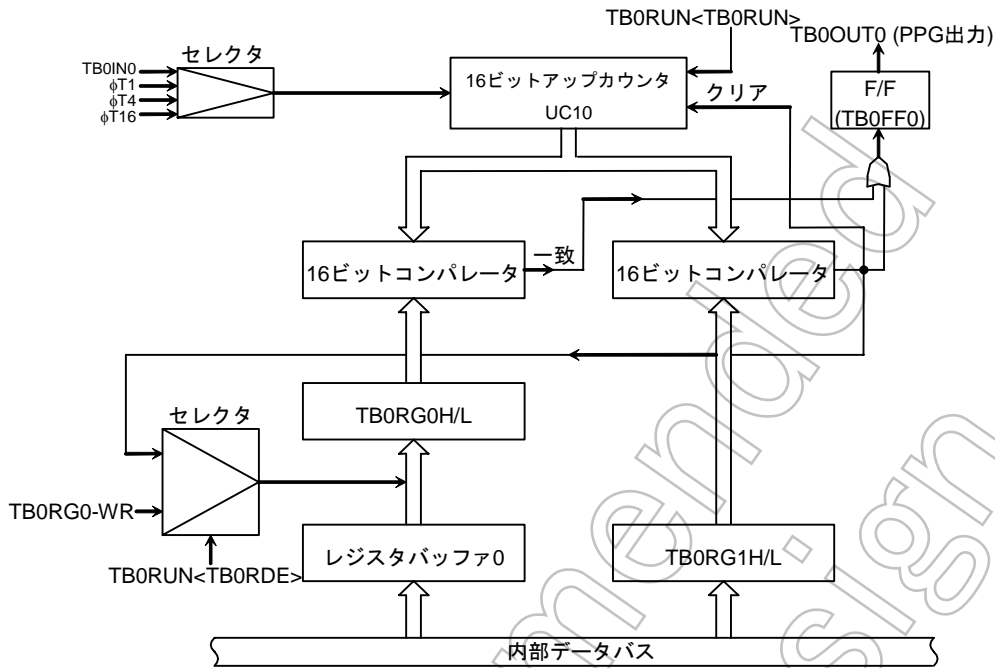


図 3.8.11 16 ビット PPG モードのブロック図

16 ビット PPG 出力モード時の各レジスタは、次のように設定します。

	7	6	5	4	3	2	1	0	
TB0RUN	← 0	0	X	X	-	-	X	0	TB0RG0H/L のダブルバッファディセーブルおよび TMRB0 を停止します。
TB0RG0	← *	*	*	*	*	*	*	*	デューティを設定します。 (16 ビット)
TB0RG1H/L	← *	*	*	*	*	*	*	*	周期を設定します。 (16 ビット)
TB0RUN	← 1	0	X	X	-	0	X	0	TB0RG0H/L のダブルバッファディセーブルにします。 (INTTB01 割り込みでデューティ/周期の変更)
TB0FFCR	← X	X	0	0	1	1	1	0	TB0FF0 を TB0RG0H/L、TB0RG1H/L との一致検出で反転する ように設定します。また TB0FF0 の初期値を "0" に します。
TB0MOD	← 0	0	1	0	0	1	*	*	} P82 を TB0OUT0 に割り付けます。 TMRB0 を起動します。
P8CR	← -	-	-	-	-	1	-	-	
P8FC	← -	-	X	X	-	1	X	X	
TB0RUN	← 1	0	X	X	-	1	X	1	

X: Don't care、-: No change

## (4) キャプチャ機能を利用した応用例

キャプチャ機能を利用することにより次に示す例をはじめ、多くの応用が可能です。

1. 外部トリガパルスからのワンショットパルス出力
2. 周波数測定
3. パルス幅測定
4. 時間差測定

## 1. 外部トリガパルスからのワンショットパルス出力

外部トリガパルスからのワンショットパルス出力は、次のように行います。

16ビットアップカウンタ UC10 をプリスケアラ出力クロックを用いてフリーランニングでカウントアップさせておきます。TB0IN0 端子より外部トリガパルスを入力し、キャプチャ機能を用いて、外部トリガパルスの立ち上がりで、アップカウンタ値をキャプチャレジスタ TB0CP0H/L に取り込みます。

外部トリガパルスの立ち上がり時、割り込み INT5 が発生します。この割り込みで、タイマレジスタ TB0RG0H/L には、TB0CP0H/L の値 (c) とディレイタイム (d) を加算した値 (c+d) を設定します。タイマレジスタ TB0RG1H/L には、TB0RG0H/L の値とワンショットパルスのパルス幅 (p) を加算した値 (c+d+p) を設定します。

さらに、タイマフリップフロップコントロールレジスタ TB0FFCR<TB0E1T1, TB0E0T1> に “11” を設定し、UC10 と TB0RG0H/L との一致および TB0RG1H/L との一致により、タイマフリップフロップ TB0FF0 が反転するようにトリガイネーブルにします。ワンショットパルス出力後、INTTB01 の割り込み処理により、これをディセーブルに戻します。

なお、文中の (c)、(d)、(p) は、図 3.8.12 「外部トリガパルスからのワンショットパルス出力 (ディレイあり)」の c、d、p と対応しています。

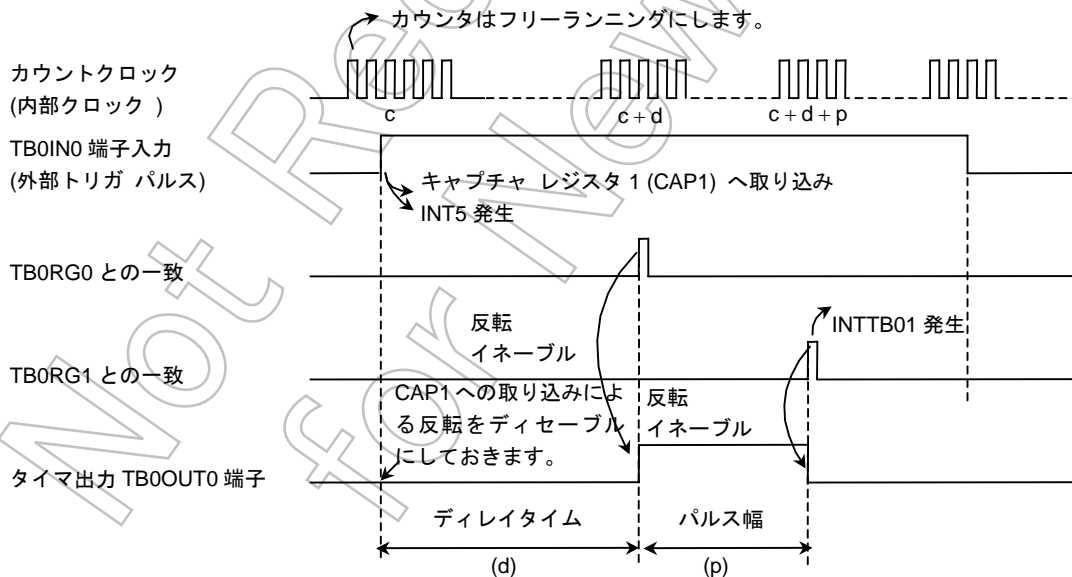


図 3.8.12 外部トリガパルスからのワンショットパルス出力 (ディレイあり)

設定例: TB0IN0 端子からの外部トリガパルスに対して、3 ms ディレイで 2 ms のワンショットパルスを出力する場合

\*クロック条件

システムクロック: 高速 (fc)  
 クロックギア: 1 倍 (fc)  
 プリスケラクロック: fPPH

メインでの設定

TB0MOD	←	X	X	1	0	1	0	0	1	→	フリーランニングにします。 φT1 でカウントさせます。
TB0FFCR	←	X	X	0	0	0	0	1	0	→	TB0IN0 入力の立ち上がりで TB0CP0H/L へ取り込みます。 TB0FF0 を 0 にクリアします。 TB0FF0 の反転をディセーブルにします。
P8CR	←	-	-	-	-	-	1	-	-	} P82 端子を TB0OUT0 に割り付けます。	
P8FC	←	-	-	X	X	-	1	X	X		
INTE56	←	X	-	-	-	X	1	0	0	→	INT5 をイネーブルにします。
INTETB0	←	X	0	0	0	X	0	0	0	→	INTTB00、INTTB01 をディセーブルにします。
TB0RUN	←	-	0	X	X	-	1	X	1	→	TMRB0 を起動します。

INT5 ルーチンでの設定

TB0RG0	←	TB0CP0 + 3ms/φT1									
TB0RG1	←	TB0RG0 + 2ms/φT1									
TB0FFCR	←	X	X	-	-	1	1	-	-	→	TB0RG0H/L, TB0RG1H/L1 との一致による TB0FF0 の反転をイネーブルにします。
INTETB0	←	X	1	0	0	X	-	-	-	→	INTTB01 をイネーブルにします。

INTTB01 での設定

TB0FFCR	←	X	X	-	-	0	0	-	-	→	TB0RG0H/L, TB0RG1H/L1 との一致による TB0FF0 の反転をディセーブルにします。
INTETB0	←	X	0	0	0	X	-	-	-	→	INTTB01 をディセーブルにします。

X: Don't care、 -: No change

ディレイが不要な場合、TB0CP0H/L への取り込みによって TB0FF0 を反転させ、割り込み INT5 で TB0CP0H/L の値 (c) にワンショットパルスの幅 (p) を加算した値 (c + p) を TB0RG1H/L に設定します。TB0FF0 は、TB0RG1H/L と UC10 の一致によって反転するように、反転イネーブルを選択します。また、INTTB01 割り込みでこれをディセーブルに戻します。

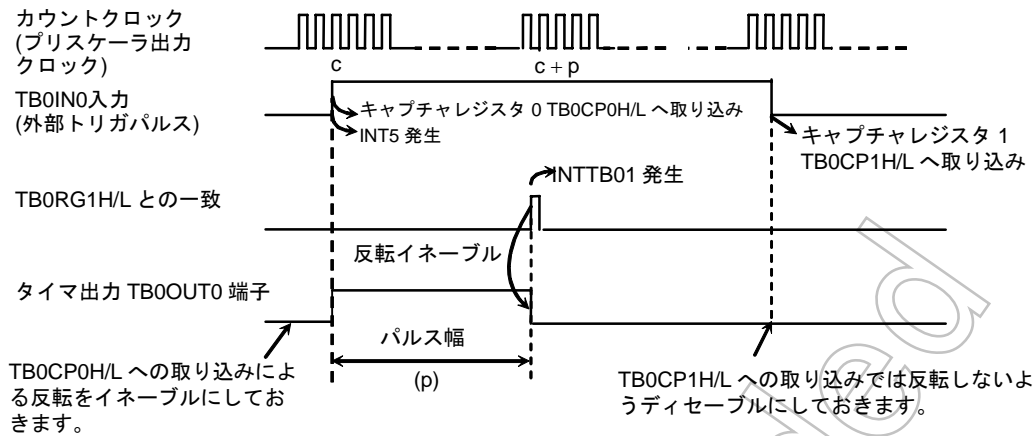


図 3.8.13 ワンショットパルス出力 (ディレイなし)

## 2. 周波数測定

キャプチャ機能を用いて外部クロックの周波数測定を行うことができます。

周波数測定は、16 ビットイベントカウンタモードと 8 ビットタイマ (TMRA01) を組み合わせて行います (TMRA01 は、TA1FF を反転させることで測定時間の設定に用います)。

TMRB0 のカウントクロックは TB0IN0 端子入力を選択し、外部クロック入力によるカウント動作を行います。TB0MOD<TB0CPM1:0> には "11" を設定します。この設定により、8 ビットタイマ (TMRA01) のタイマフリップフロップ TA1FF の立ち上がりで、キャプチャレジスタ TB0CP0H/L に 16 ビットアップカウンタ UC10 のカウンタ値を取り込み、8 ビットタイマ (TMRA01) の TA1FF の立ち下がりで、キャプチャレジスタ TB0CP1H/L に UC10 のカウンタ値の取り込みを行います。

周波数は、8 ビットタイマの割り込み INTTA0 または INTTA1 で測定時間を基準にして TB0CP0H/L、TB0CP1H/L の差より求めます。

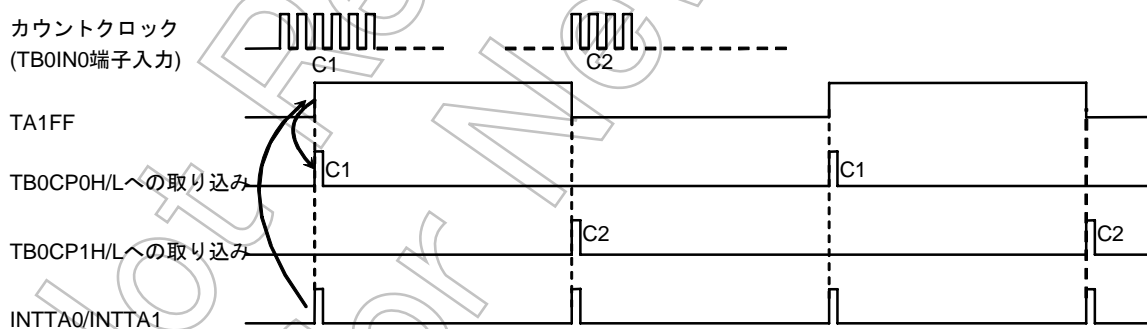


図 3.8.14 周波数測定

例えば、8 ビットタイマによる TA1FF の "1" レベル幅の設定値が 0.5 s で、TB0CP0H/L と TB0CP1H/L の差が 100 であれば、周波数は  $100 \div 0.5 \text{ s} = 200 \text{ Hz}$  となります。

## 3. パルス幅測定

キャプチャ機能を用いて、外部パルスの“H”レベル幅を測定することができます。TB0IN0 端子より外部パルスを入力し、アップカウンタ UC10 はプリスケアラ出力クロックを用いてフリーランニングでカウントアップさせておきます。キャプチャ機能を用いて、外部パルスの立ち上がり/立ち下がり、それぞれのエッジでトリガをかけ、このときのアップカウンタ値をキャプチャレジスタ TB0CP0H/L, TB0CP1H/Lに取り込みます。TB0IN0 端子の立ち下がりにより、INT5 が発生します。

“H”レベルパルス幅は、TB0CP0H/L と TB0CP1H/L の差を求め、その値に内部クロックの周期をかけることにより求めることができます。

例えば TB0CP0H/L と TB0CP1H/L の差が 100 で、プリスケアラ出力クロックの周期が  $0.8 \mu\text{s}$  であれば、パルス幅は、 $100 \times 0.8 \mu\text{s} = 80 \mu\text{s}$  となります。

なお、クロックソースにより定まる UC10 の最大カウント時間を超えるパルス幅の測定を行う場合は、注意が必要です。この場合は、ソフトウェアによる処理を行ってください。

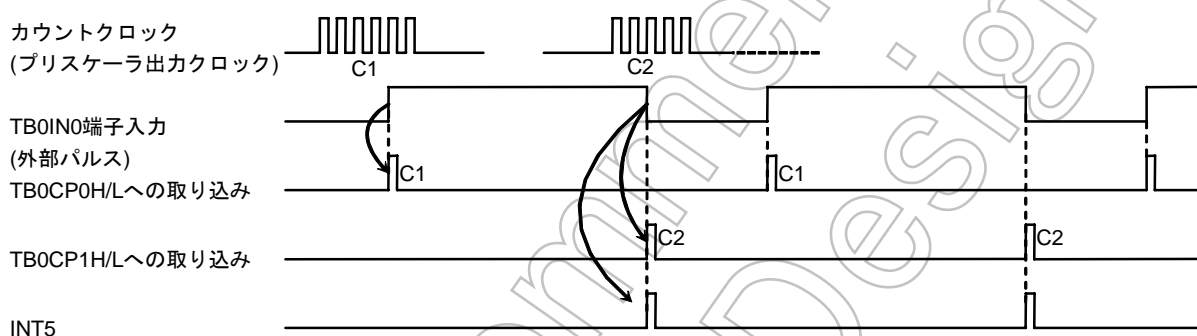


図 3.8.15 パルス幅測定

注) パルス幅測定は、TB0MOD<TB0CPM1:0>に“10”を設定することで行います。外部割り込み INT5 は、TB0IN0 入力の立ち下がりエッジで発生します。その他の設定では、INT5 は TB0IN0 入力の立ち上がりエッジで発生します。

また、外部パルスの“L”レベル幅を測定することもできます。この場合、2回目の INT5 割り込み処理により、1回目の C2 と 2回目の C1 の差に、プリスケアラ出力クロックの周期をかけることにより求めることができます。

## 4. 時間差測定

キャプチャ機能を用いて、2つの事象の時間差を測定することができます。プリスケアラ出力クロックを用いて、アップカウンタ UC0 をフリーランニングでカウントアップさせておきます。TB0IN0 端子の入力パルスの立ち上がりエッジで、UC10 の値をキャプチャレジスタ TB0CP0H/L に取り込みます。このとき、割り込み INT5 が発生します。

TB1IN1 端子の入力パルスの立ち上がりエッジで、UC10 の値をキャプチャレジスタ TB0CP1H/L に取り込みます。このとき、割り込み INT6 が発生します。

時間差は、キャプチャレジスタの値が取り込み終わった時点で、TB0CP1H/L から TB0CP0H/L を引いた値に、内部クロックの周期をかけて求めることができます。

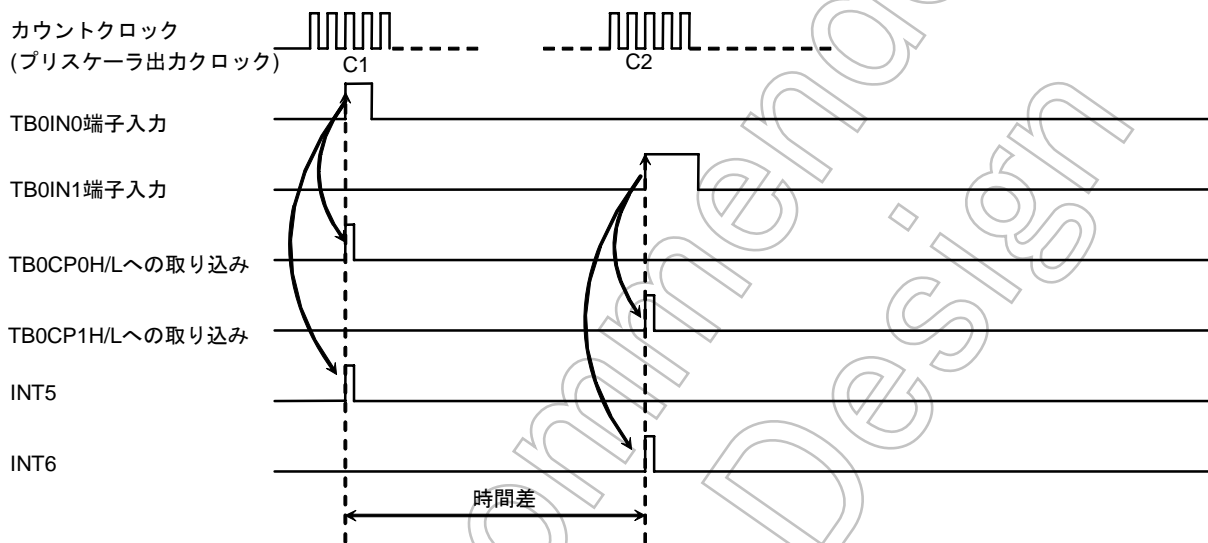


図 3.8.16 時間差測定

### 3.9 シリアルチャネル (SIO)

シリアル入出力を2チャンネル内蔵しています。それぞれ SIO0, SIO1 と呼びます。各チャンネルは、下記に示すように UART モード (非同期通信) および I/O インタフェースモード (同期通信) を選択できます。

- I/Oインタフェース モード —— モード0: I/Oを拡張するためのI/Oデータの送受信とその同期信号 (SCLK) の送受信を行うモード
- UART (非同期通信) モード ————
  - モード1: 送受信データ長 7ビット
  - モード2: 送受信データ長 8ビット
  - モード3: 送受信データ長 9ビット

このうち、モード1とモード2は、パリティビットの付加が可能で、モード3はマスタコントローラがシリアルリンク (マルチコントローラシステム) でスレーブコントローラを起動させるためのウェイクアップ機能を持っています。

図 3.9.2~図 3.9.3に、SIO0, SIO1 のブロック図を示します。

各チャンネルは主に、プリスケアラ, シリアルクロック生成回路, 受信バッファとその制御回路, 送信バッファとその制御回路で構成されています。

各チャンネルは、それぞれ独立に動作します。いずれのチャンネルも、下記に示す表 3.9.1の仕様相違点を除いて同一の動作をしますので、SIO0 の場合についてのみ説明します。

表 3.9.1 SIO のチャンネル別仕様相違点

	SIO0	SIO1
対応端子	TXD0 (P90) RXD0 (P91) $\overline{\text{CTS}}_0/\text{SCLK}_0$ (P92)	TXD1 (P93) RXD1 (P94) $\overline{\text{CTS}}_1/\text{SCLK}_1$ (P95)
IrDA モード	あり	なし



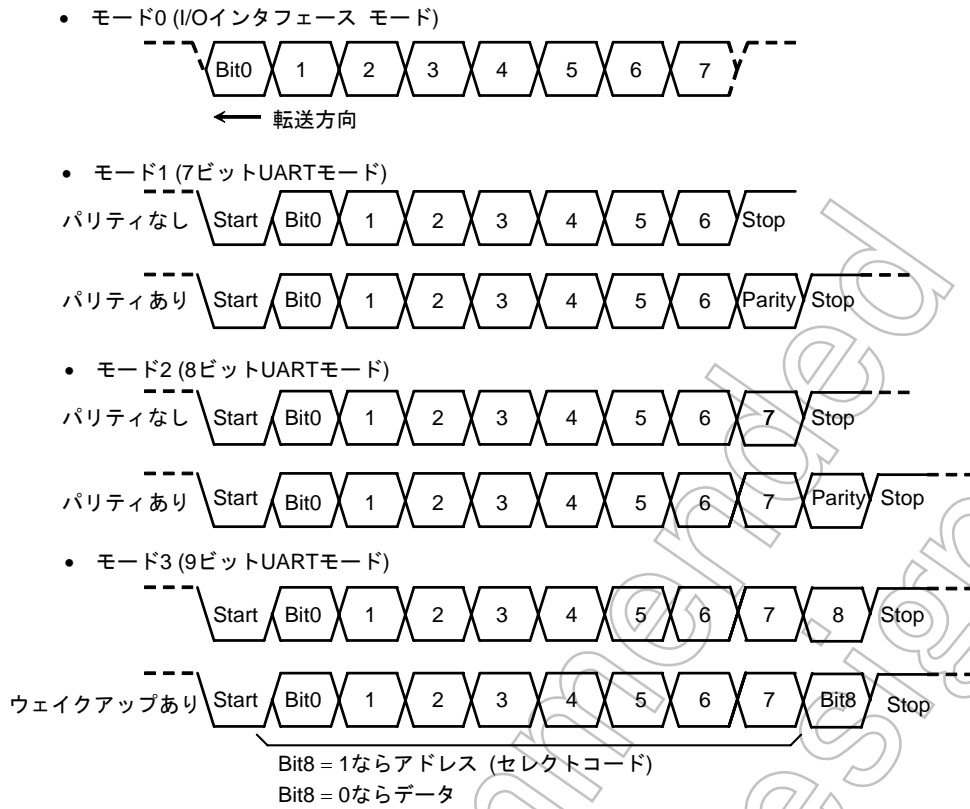


図 3.9.1 データフォーマット

3.9.1 チャンネル別のブロック図

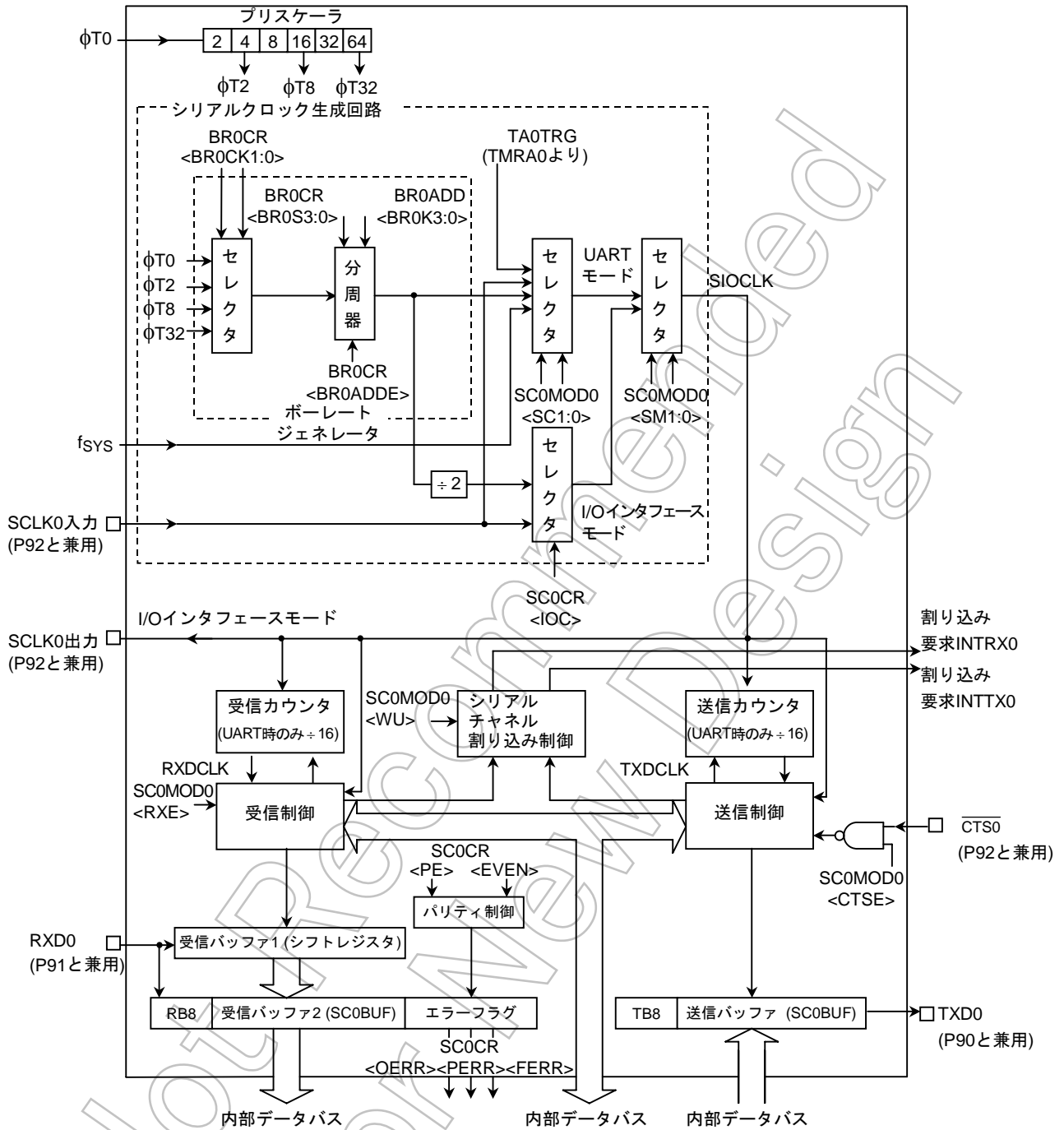


図 3.9.2 SIO0 ブロック図

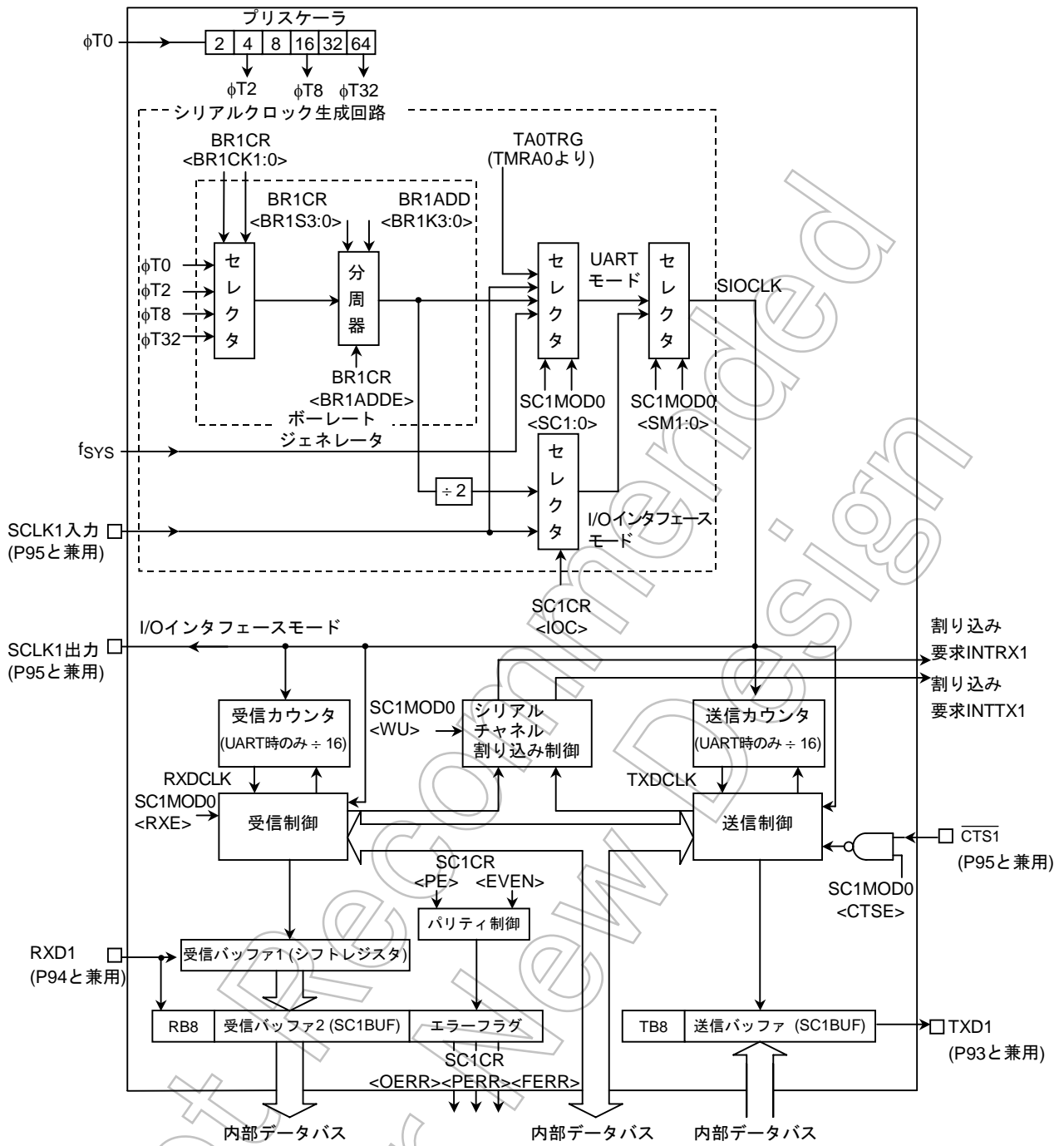


図 3.9.3 SIO1 ブロック図

## 3.9.2 回路別の動作説明

## (1)プリスケータ

SIO0 の動作クロックを生成するために、6 ビットプリスケータがあります。プリスケータの入力クロック $\phi T0$ は、クロックギア部の SYSCR<PRCK1:0> にて選択したクロックを4分周したクロックです。

プリスケータは、シリアル転送クロックに、ボーレートジェネレータを選択した場合にのみ、動作します。プリスケータ出力クロックの分解能を表 3.9.2に示します。

表 3.9.2 ボーレートジェネレータへの入力クロック分解能

システム クロック選択 <SYSCK>	プリスケータ用ク ロック選択 <PRCK1:0>	クロック ギア値 <GEAR2:0>	入力クロック分解能			
			$\phi T0$	$\phi T2$	$\phi T8$	$\phi T32$
1 (fs)	00 (FFPH)	XXX	$2^2/fs$	$2^4/fs$	$2^6/fs$	$2^8/fs$
0 (fc)		000 (fc)	$2^2/fc$	$2^4/fc$	$2^6/fc$	$2^8/fc$
		001 (fc/2)	$2^3/fc$	$2^5/fc$	$2^7/fc$	$2^9/fc$
		010 (fc/4)	$2^4/fc$	$2^6/fc$	$2^8/fc$	$2^{10}/fc$
		011 (fc/8)	$2^5/fc$	$2^7/fc$	$2^9/fc$	$2^{11}/fc$
		100 (fc/16)	$2^6/fc$	$2^8/fc$	$2^{10}/fc$	$2^{12}/fc$
10 (fc/16 クロック)	XXX	-	$2^8/fc$	$2^{10}/fc$	$2^{12}/fc$	

XXX: Don't care、-: 使用不可

シリアルインタフェースボーレートジェネレータには、プリスケータ出力クロックより $\phi T0$ 、 $\phi T2$ 、 $\phi T8$ 、 $\phi T32$ の4種類のクロックが用いられます。

## (2)ボーレートジェネレータ

ボーレートジェネレータは、シリアルチャネルの転送速度を定める送受信クロックを生成するための回路です。

ボーレートジェネレータへの入力クロックは 6 ビットプリスケアラより、 $\phi T0$ ,  $\phi T2$ ,  $\phi T8$ ,  $\phi T32$  を用います。この入力クロックの選択はボーレートジェネレータコントロールレジスタ  $BR0CR<BR0CK1:0>$  で設定します。

ボーレートジェネレータは、1、 $N + (16 - K)/16$ 、16 分周が可能な分周器を内蔵しており、 $BR0CR<BR0ADDE><BR0S3:0>$ ,  $BR0ADD<BR0K3:0>$  の設定に従い、分周を行い転送速度を決定します。

- UART モードの場合

- (1)  $BR0CR<BR0ADDE> = 0$  の場合

$BR0ADD<BR0K3:0>$  の設定は無視され、 $BR0CR<BR0S3:0>$  に設定された値“N”に従い N 分周を行います。(N = 1, 2, 3 … 16)

- (2)  $BR0CR<BR0ADDE> = 1$  の場合

$N + (16 - K)/16$  分周機能がイネーブルになり、 $BR0CR<BR0S3:0>$  に設定された値“N” (N = 2, 3 … 15)、 $BR0ADD<BR0K3:0>$  に設定された値“K”に従い、 $N + (16 - K)/16$  分周を行います。(K = 1, 2, 3 … 15)

注) N = 1 および 16 のときは  $N + (16 - K)/16$  分周機能は禁止となりますので、必ず  $BR0CR<BR0ADDE> = “0”$  に設定してください。

- I/O インタフェースモードの場合

I/O インタフェースモード時は  $N + (16 - K)/16$  分周機能は使用できません。必ず  $BR0CR<BR0ADDE> = “0”$  に設定して N 分周を行ってください。

次に、ボーレートジェネレータを使用した場合のボーレートの算出方法を示します。

- UART モード

$$\text{ボーレート} = \frac{\text{ボーレートジェネレータの入力クロック}}{\text{ボーレートジェネレータの分周値}} \div 16$$

- I/O インタフェースモード

$$\text{ボーレート} = \frac{\text{ボーレートジェネレータの入力クロック}}{\text{ボーレートジェネレータの分周値}} \div 2$$

- 整数分周 (N 分周) の場合

$f_c = 12.288 \text{ MHz}$  で入力クロック  $\phi T2$ 、分周値 “N” ( $\text{BR0CR} < \text{BR0S3:0} > = 5$ 、 $\text{BR0CR} < \text{BR0ADDE} > = “0”$ ) の場合の UART モードのボーレートは、

- \* クロック条件
 

{	システムクロック:	高速 ( $f_c$ )
	高速クロックギア:	1 倍 ( $f_c$ )
	プリスケアラクロック:	$f_{\text{FPH}}$

$$\text{ボーレート} = \frac{f_c/16}{5} \div 16$$

$$= 12.288 \times 10^6 \div 16 \div 5 \div 16 = 9600 \text{ (bps)} \text{ となります。}$$

注)  $(16 - K)/16$  分周機能は禁止に設定されるため、 $\text{BR0ADD} < \text{BR0K3:0} >$  の設定は無視されます。

- $N + (16 - K)/16$  分周 (UART モードのみ) の場合

また、 $f_c = 4.8 \text{ MHz}$  で入力クロック  $\phi T0$ 、分周値 “N” ( $\text{BR0CR} < \text{BR0S3:0} > = 7$ 、“K” ( $\text{BR0ADD} < \text{BR0K3:0} > = 3$ 、 $\text{BR0CR} < \text{BR0ADDE} > = 1$ ) の場合のボーレートは、

- \* クロック条件
 

{	システムクロック:	高速 ( $f_c$ )
	高速クロックギア:	1 倍 ( $f_c$ )
	プリスケアラクロック:	$f_{\text{FPH}}$

$$\text{ボーレート} = \frac{f_c/4}{7 + \frac{(16-3)}{16}} \div 16$$

$$= 4.8 \times 10^6 \div 4 \div \left(7 + \frac{13}{16}\right) \div 16 = 9600 \text{ (bps)} \text{ となります。}$$

表 3.9.3 に UART モードのボーレートの例を示します。

また、外部クロック入力をシリアルクロックに使用することもできます (シリアルチャネル 0~1)。この場合のボーレートの算出方法を示します。

- UART モード

$$\text{ボーレート} = \text{外部クロック入力} \div 16$$

ただし、(外部クロック入力周期)  $\geq 4/f_c$  を満たす必要があります。

- I/O インタフェースモード

$$\text{ボーレート} = \text{外部クロック入力}$$

ただし、(外部クロック入力周期)  $\geq 16/f_c$  を満たす必要があります。

表 3.9.3 UART ボーレートの選択  
(ボーレートジェネレータ使用、BR0CR<BR0ADDE> = 0 の場合) 単位 (kbps)

fc [MHz]	入力クロック		φT0	φT2	φT8	φT32
	分周値 N	(BR0CR<BR0S3:0>に設定)				
9.830400	2		76.800	19.200	4.800	1.200
↑	4		38.400	9.600	2.400	0.600
↑	8		19.200	4.800	1.200	0.300
↑	0		9.600	2.400	0.600	0.150
12.288000	5		38.400	9.600	2.400	0.600
↑	A		19.200	4.800	1.200	0.300
14.745600	2		115.200	28.800	7.200	1.800
↑	3		76.800	19.200	4.800	1.200
↑	6		38.400	9.600	2.400	0.600
↑	C		19.200	4.800	1.200	0.300
19.6608	1		307.200	76.800	19.200	4.800
↑	2		153.600	38.400	9.600	2.400
↑	4		76.800	19.200	4.800	1.200
↑	8		38.400	9.600	2.400	0.600
↑	10		19.200	4.800	1.200	0.300
22.1184	3		115.200	28.800	7.200	1.800
24.576	1		384.000	96.000	24.000	6.000
↑	2		192.000	48.000	12.000	3.000
↑	4		96.000	24.000	6.000	1.500
↑	5		76.800	19.200	4.800	1.200
↑	8		48.000	12.000	3.000	0.750
↑	A		38.400	9.600	2.400	0.600
↑	10		24.000	6.000	1.500	0.375
27.0336	B		38.400	9.600	2.400	0.600

注 1) I/O インタフェースモード時の転送レートは、本表の値の 8 倍になります。

注 2) 本表は、システムクロックとして fc、クロックギアとして fc/1、プリスケラ用クロックとして f<sub>FPH</sub> を選択した場合の値です。

UART モード時、シリアル送信クロックにタイマの一致出力(TA0TRG)が使用できます。

タイマのトリガ出力使用時に必要なタイマ出力周波数の算出方法

$$\text{TA0TRG の周波数} = \text{ボーレート} \times 16$$

注 1) I/O インタフェースモードでは、タイマ TMRA0 からのトリガ信号を転送クロックとして使用できません。

### (3) シリアルクロック生成回路

送受信基本クロックを生成する回路です。

- I/O インタフェースモードの場合

SC0CR<IOC> = “0” の SCLK 出力モードのときは、前記ボーレートジェネレータの出力を 2 分周し、基本クロックをつくります。

SC0CR<IOC> = “1” の SCLK 入力モードのときは、SC0CR<SCLKS> の設定に従って立ち上がり/立ち下がりエッジを検出し、基本クロックをつくります。

- UART (非同期通信) モードの場合

SC0MOD0<SC1:0> の設定により、前記ボーレートジェネレータからのクロックか、システムクロック fsys か、タイマ TMRA0 のトリガ出力信号か、または外部クロック (SCLK0 端子) のいずれかを選択し、基本クロック SIOCLK をつくります。

### (4) 受信カウンタ

受信カウンタは、UART (非同期通信) モードで用いられる 4 ビットのバイナリカウンタで、SIOCLK によりカウントアップされます。データ 1 ビットの受信に SIOCLK が 16 発用いられ、7, 8, 9 発目でデータをサンプリングします (シリアル転送クロックが fsys 時以外のとき)。

3 回のデータサンプリングによる多数決論理によって受信データを判断しています。

例えば、7, 8, 9 発目のクロックで、データが 1, 0, 1 であれば、受信データは “1” と判断され、0, 0, 1 であれば “0” と判断されます。

### (5) 受信制御部

- I/O インタフェースモードの場合

SC0CR<IOC> = “0” の SCLK 出力モードのときは、SC0CR<SCLKS> の設定に従って SCLK0 端子へ出力されるシフトクロックの立ち上がり/立ち下がりエッジで RXD0 端子をサンプリングします。

SC0CR<IOC> = “1” の SCLK 入力モードのときは、SC0CR<SCLKS> の設定に従って SCLK 入力の立ち上がり/立ち下がりエッジで RXD0 端子をサンプリングします。

- UART (非同期通信) モードの場合

受信制御部は、多数決論理によるスタートビット検出回路を持ち、3 回のサンプリング中、2 回以上 “0” であれば正常なスタートビットと判断し、受信動作を開始します。

データ受信中も、多数決論理により受信データを判断しています。



## (6) 受信バッファ

受信バッファは、オーバランエラーを防ぐため二重構造となっています。受信バッファ 1 (シフトレジスタ型) に受信データが 1 ビットずつ格納され、7 ビットまたは 8 ビットのデータがそろると、もう一方の受信バッファ 2 (SC0BUF) へ移されるとともに割り込み INTRX0 が発生します。

CPU は受信バッファ 2 (SC0BUF) をリードします。CPU が受信バッファ 2 (SC0BUF) をリードする前でも、受信データは受信バッファ 1 へ格納することができます。

ただし、受信バッファ 1 に次のデータが全ビット受信される前に受信バッファ 2 (SC0BUF) をリードしなければオーバランエラーとなります。オーバランエラーが発生した場合、受信バッファ 2 および SC0CR<RB8> の内容は保存されていますが、受信バッファ 1 の内容は失われます。

8 ビット UART のパリティ付加の場合のパリティビット、9 ビット UART モードの場合の最上位ビットは SC0CR<RB8> に格納されます。

9 ビット UART の場合、SC0MOD0<WU> を“1”にすることによって、スレーブコントローラのウェイクアップ動作が可能で、SC0CR<RB8> = “1” のときのみ、割り込み INTRX0 が発生します。

## (7) 送信カウンタ

送信カウンタは UART (非同期通信) モードで用いられる 4 ビットのバイナリカウンタで受信カウンタ同様 SIOCLK でカウントされ、16 発ごとに送信クロック TXDCLK を生成します。

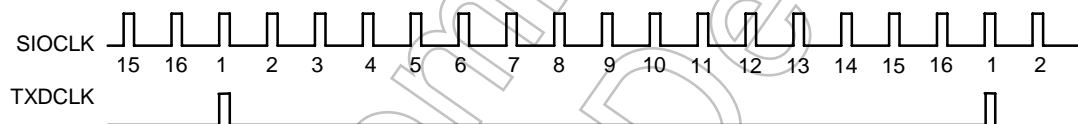


図 3.9.4 送信クロックの生成

## (8) 送信制御部

- I/O インタフェースモードの場合

SC0CR<IOC> = “0” の SCLK 出力モードのときは、SC0CR<SCLKS> の設定に従って SCLK0 端子より出力されるシフトクロックの立ち上がり/立ち下がりエッジで送信バッファのデータを 1 ビットずつ TXD0 端子へ出力します。

SC0CR<IOC> = “1” の SCLK 入力モードのときは、SC0CR<SCLKS> の設定に従って SCLK 入力の立ち上がり/立ち下がりエッジで送信バッファのデータを 1 ビットずつ TXD0 端子へ出力します。

- UART (非同期通信) モード

送信バッファに CPU から送信データがライトされると次の TXDCLK の立ち上がりエッジに同期して送信を開始します。

### ハンドシェイク機能

$\overline{\text{CTS}}$  を使用することにより、1 データフォーマット単位での送信が可能となり、オーバーランエラーの発生を防ぐことができます。この機能は  $\text{SC0MOD0}<\text{CTSE}>$  によってイネーブル/ディセーブルできます。

送信は  $\overline{\text{CTS0}}$  端子が “H” レベルになると、現在送信中のデータを送信完了後、 $\overline{\text{CTS0}}$  端子が “L” レベルに戻るまで送信を停止します。ただし、 $\text{INTTX0}$  割り込みは発生し、次の送信データを CPU に要求し、送信バッファにデータをライトし、送信待機します。

なお、 $\overline{\text{RTS}}$  端子はありませんが、受信側にて受信が終了したとき (受信割り込みルーチン内) に  $\overline{\text{RTS}}$  機能に割り当てた任意の 1 ポートを “H” レベルにして、送信側に送信の一時停止を要求することにより、容易にハンドシェイク機能を構築できます。

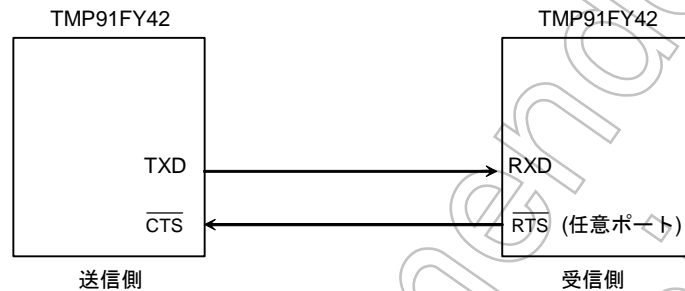
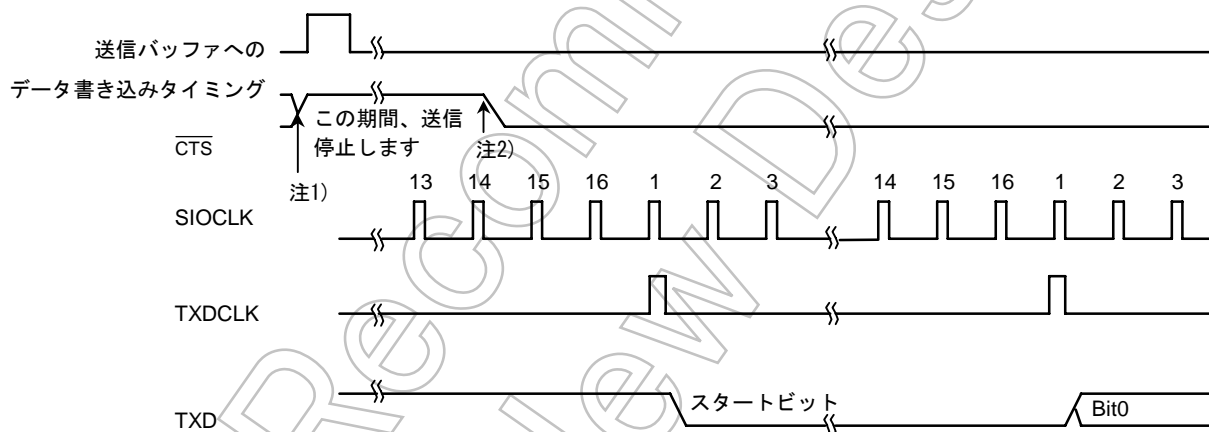


図 3.9.5 ハンドシェイク機能



注 1) 送信中に  $\overline{\text{CTS}}$  信号を立ち上げた場合は、送信終了後、次のデータの送信を停止します。

注 2)  $\overline{\text{CTS}}$  信号立ち下がり後の最初の TXDCLK クロックの立ち下がりから送信を開始します。

図 3.9.6  $\overline{\text{CTS}}$  (Clear to send) 信号のタイミング

## (9) 送信バッファ

送信バッファ SC0BUF は、CPU よりライトされた送信データを送信制御部で生成される送信シフトクロック TXDSFT により最下位ビットから順にシフトアウトし、送出されます。全ビットシフトアウトされると、送信バッファエンプティで INTTX0 割り込みが発生します。

## (10) パリティ制御回路

シリアルチャネルコントロールレジスタ SC0CR<PE> を“1”にするとパリティ付加の送信を行います。ただし、7ビット UART または 8ビット UART モードのみパリティ付加が可能です。SC0CR<EVEN> レジスタによって偶数 (奇数) パリティを選択することができます。

送信時、パリティ制御回路は送信バッファ SC0BUF にライトされたデータにより自動的にパリティを発生し、7ビット UART モードのときは SC0BUF<TB7> に、8ビット UART モードのときは SC0MOD0<TB8> にパリティを格納して、送信します。なお、<PE> と <EVEN> の設定は、送信データを送信バッファにライトする前に行ってください。

受信時、受信バッファ 1 にシフトインされ、受信バッファ 2 (SC0BUF) に移されたデータにより、パリティを自動発生し、7ビット UART モードのときは、SC0BUF<RB7> のパリティと、8ビット UART モードのときは、SC0CR<RB8> のパリティと比較され、異なっているとパリティエラーが発生し、SC0CR<PERR> フラグがセットされます。

## (11) エラーフラグ

受信データの信頼性を上げるために、3つのエラーフラグが用意されています。

## 1. オーバランエラー &lt;OERR&gt;

受信バッファ 2 (SCBUF0) に有効データが格納されている状態で受信バッファ 1 に次のデータが全ビット受信されると、オーバランエラーが発生します。オーバランエラー発生時の処理フロー例を下記に示します。

(受信割り込みルーチン)

- 1) 受信バッファのリード
- 2) エラーフラグのリード
- 3) if <OERR> = “1”  
then
  - (ア) 受信禁止に設定 (<RXE>に “0” をライト)
  - (イ) 現フレームの終了待ち
  - (ウ) 受信バッファのリード
  - (エ) エラーフラグのリード
  - (オ) 受信許可に設定 (<RXE>に “1” をライト)
  - (カ) 再送信要求
- 4) その他の処理

## 2. パリティエラー &lt;PERR&gt;

受信バッファ 2 (SCBUF0) に移されたデータから発生したパリティと、RXD 端子より受信したパリティビットとを比較し、異なっているとパリティエラーが発生します。

## 3. フレーミングエラー &lt;FERR&gt;

受信データのストップビットを中央付近で 3 回サンプリングし、多数決した結果が“0”の場合、フレーミングエラーが発生します。

## (12) 各信号発生タイミング

## 1. UART モードの場合

受信

モード	9 ビット	8 ビット + パリティ	8 ビット, 7 ビット + パリティ, 7 ビット
割り込み発生 タイミング	最終ビット (ビット 8) の中央付近	最終ビット (パリティビット) の中央付近	ストップビットの中央付近
フレーミングエラー 発生タイミング	ストップビットの中央付近	ストップビットの中央付近	ストップビットの中央付近
パリティエラー 発生タイミング	-	最終ビット (パリティビット) の中央付近	ストップビットの中央付近
オーバランエラー 発生タイミング	最終ビット (ビット 8) の中央付近	最終ビット (パリティビット) の中央付近	ストップビットの中央付近

注) 9 ビットモード、8 ビット + パリティモードでは、割り込みは 9 ビット目と同時に発生します。そのため、割り込み発生後、1 ビット転送分(ストップビットが転送されるまで)時間をおいてフレーミングエラーのチェックをしてください。

送信

モード	9 ビット	8 ビット + パリティ	8 ビット, 7 ビット + パリティ, 7 ビット
割り込み発生 タイミング	ストップビット 送直前の直前	←	←

## 2. I/O インタフェースモードの場合

送信割り込み 発生タイミング	SCLK 出力モード	最終ビット終了直後 (図 3.9.19 参照)
	SCLK 入力モード	最終 SCLK の立ち上がり直後 (立ち上がりモード), 立ち下がりモードでは立ち下がり直後 (図 3.9.20 参照)
受信割り込み 発生タイミング	SCLK 出力モード	受信バッファ 2 (SC0BUF) へ受信データを移すタイミング (最終 SCLK の直後) (図 3.9.21 参照)
	SCLK 入力モード	受信バッファ 2 (SC0BUF) へ受信データを移すタイミング (最終 SCLK の直後) (図 3.9.22 参照)

3.9.3 SFR 説明

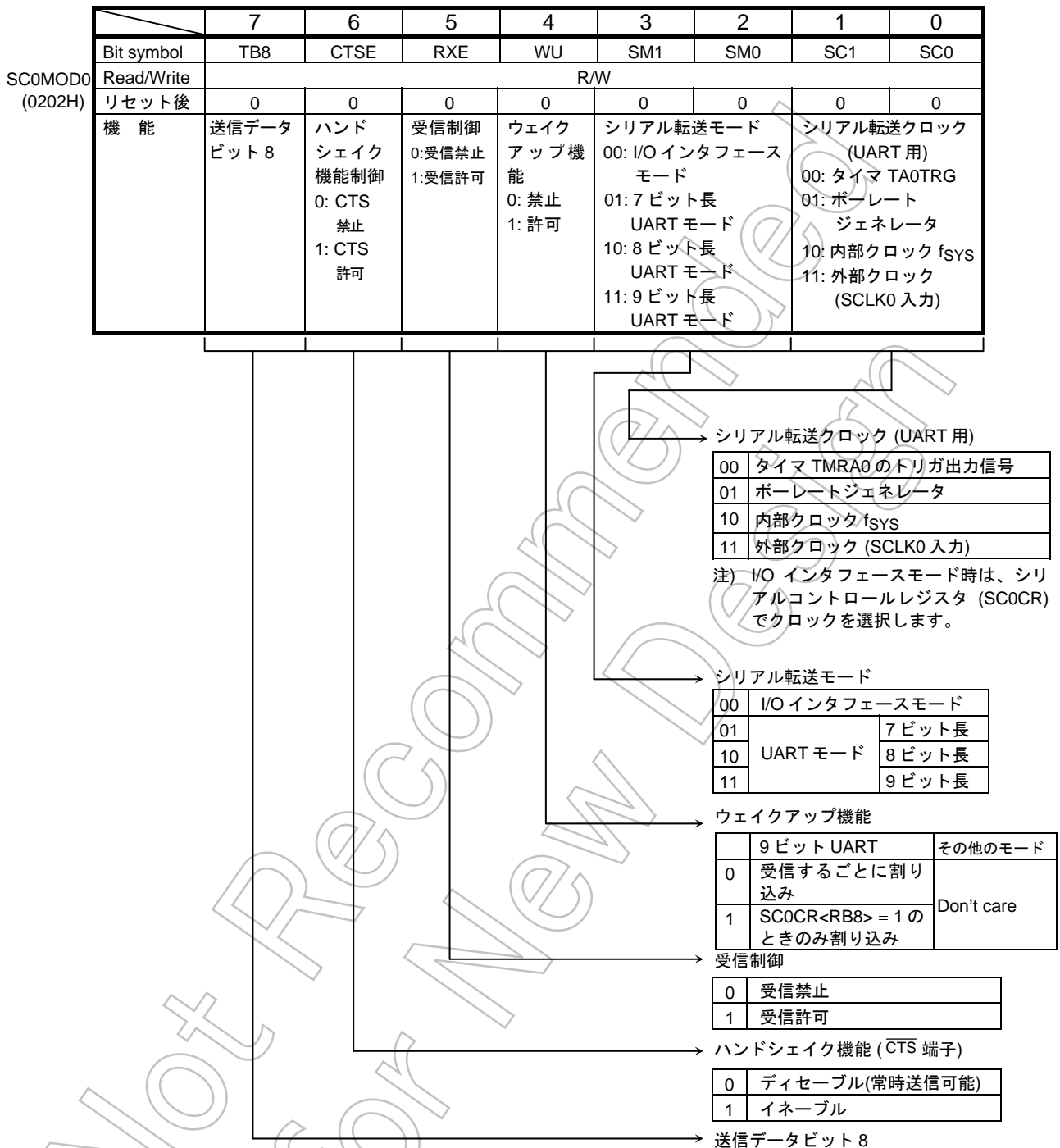


図 3.9.7 シリアルモードコントロールレジスタ 0 (SIO0 用、SC0MOD0)

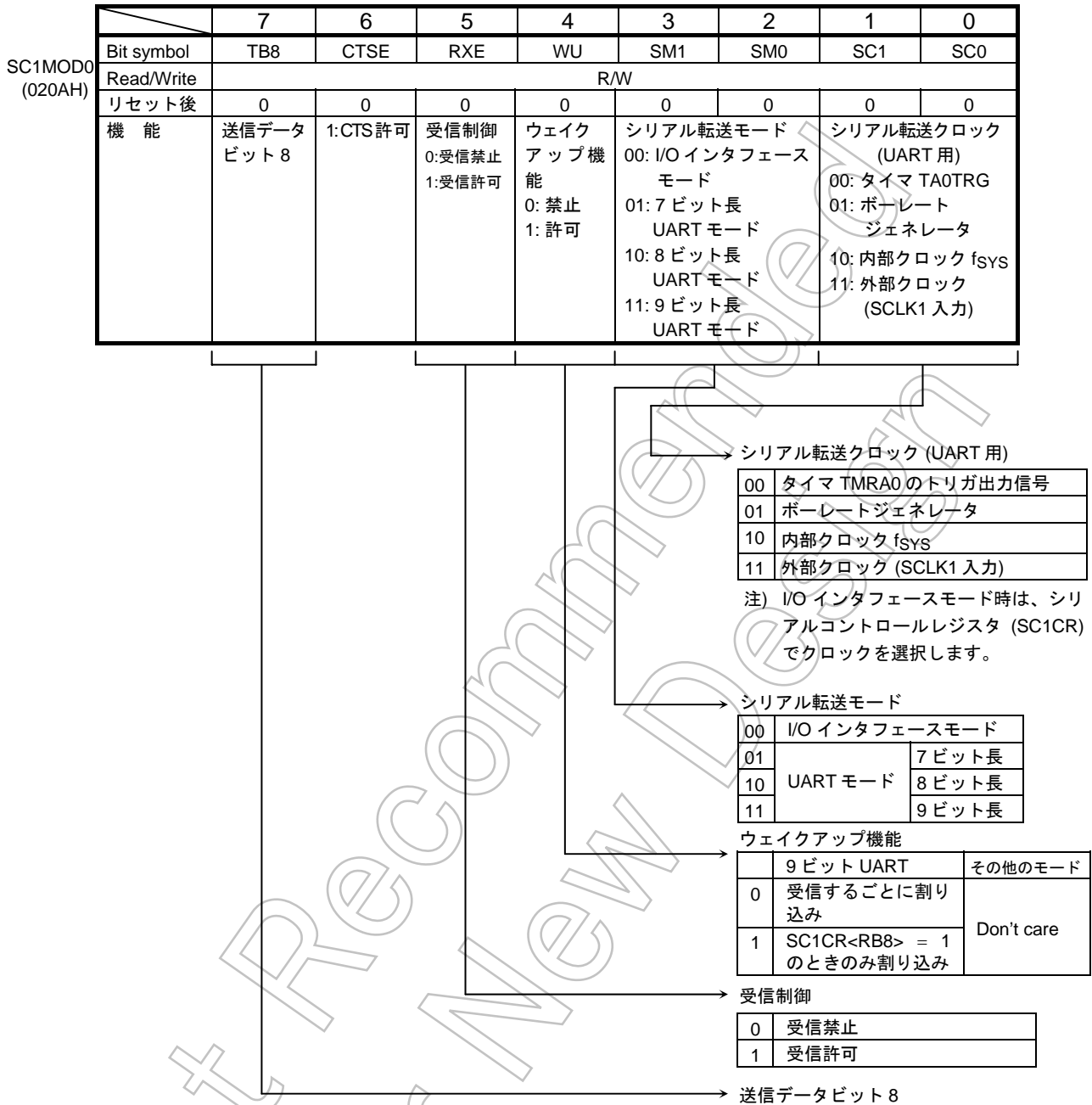
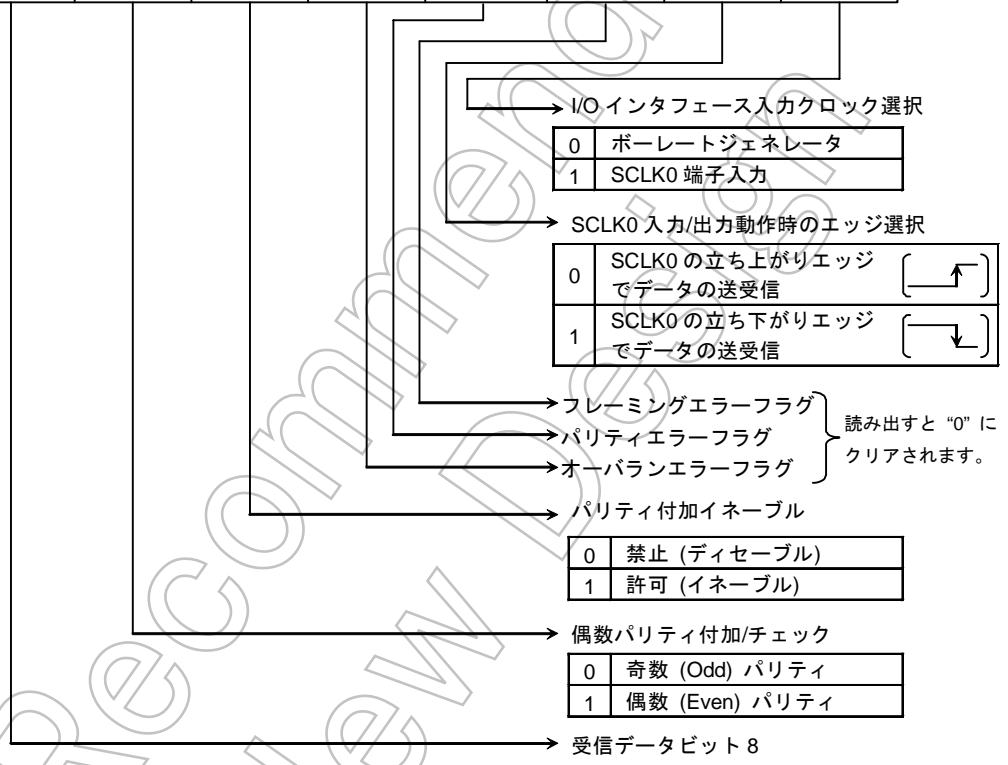


図 3.9.8 シリアルモードコントロールレジスタ (SIO1 用、SC1MOD)

SC0CR  
(0201H)

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	RB8	EVEN	PE	OERR	PERR	FERR	SCLKS	IOC
Read/Write	R	R/W		R (読み出すと0にクリアされます。)			R/W	
リセット後	不定	0	0	0	0	0	0	0
機能	受信データビット8	パリティ 0: 奇数 1: 偶数	パリティ付加 0: 禁止 1: 許可	1: エラー オーバーラン    パリティ    フレーミング			0: SCLK0 1: SCLK0	0: ボーレートジェネレータ 1: SCLK0端子入力

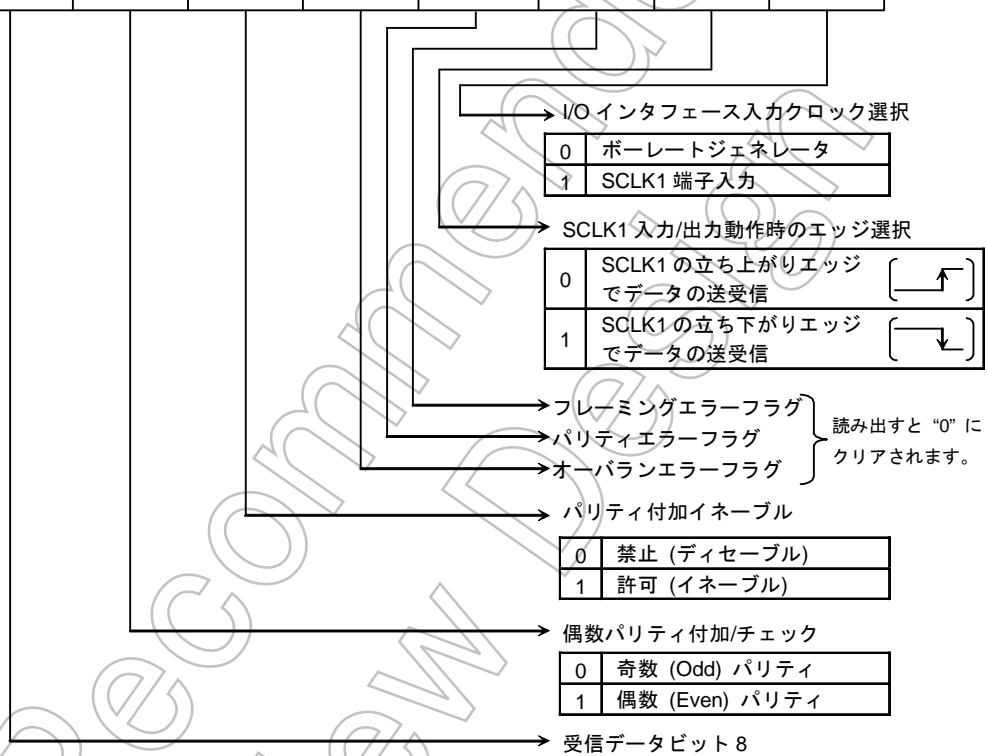


注) エラーフラグはリードするとすべてクリアされるため、ビットテスト命令を用いて1ビットのみのテストは行わないでください。

図 3.9.9 シリアルコントロールレジスタ (SIO0 用、SC0CR)

SC1CR  
(0209H)

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	RB8	EVEN	PE	OERR	PERR	FERR	SCLKS	IOC
Read/Write	R	R/W		R (読み出すと0にクリアされます。)			R/W	
リセット後	不定	0	0	0	0	0	0	0
機能	受信データ ビット 8	パリティ 0: 奇数 1: 偶数	パリティ 付加 0: 禁止 1: 許可	1: エラー  オーバーラン    パリティ    フレーミング			0: SCLK1 1: SCLK1	0: ボーレート ジェネレータ 1: SCLK1 端子入力



注) エラーフラグはリードするとすべてクリアされるため、ビットテスト命令を用いて1ビットのみのテストは行わないでください。

図 3.9.10 シリアルコントロールレジスタ (SIO1 用、SC1CR)



	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	-	BR0ADDE	BR0CK1	BR0CK0	BR0S3	BR0S2	BR0S1	BR0S0
Read/Write	R/W							
リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0
機能	"0" をライトしてください。	+ (16 - K)/16 分周機能 0: 禁止 1: 許可	00: φT0 01: φT2 10: φT8 11: φT32	分周値 N の設定				

+ (16 - K)/16 分周機能イネーブル

0	禁止 (ディセーブル)
1	許可 (イネーブル)

ポーレートジェネレータの入カクロックの選択

00	内部クロック φT0
01	内部クロック φT2
10	内部クロック φT8
11	内部クロック φT32

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol					BR0K3	BR0K2	BR0K1	BR0K0
Read/Write	R/W							
リセット後					0	0	0	0
機能	N + (16 - K)/16 分周の K 値の設定							

ポーレートジェネレータの分周値の設定

	BR0CR<BR0ADDE> = 1		BR0CR<BR0ADDE> = 0
BR0CR <BR0S3:0>	0000 (N = 16) or 0001 (N = 1)	0010 (N = 2) ↑ 1111 (N = 15)	0001 (N = 1) (UART のみ) ↑ 1111 (N = 15) 0000 (N = 16)
BR0ADD <BR0K3:0>	0000	禁止	禁止
	0001 (K = 1) ↑ 1111 (K = 15)	禁止	N + $\frac{(16-K)}{16}$ 分周 N 分周

注 1) +(16-K)/16 分周の使用可否

N	UART モード	I/O モード
2 ~ 15	○	×
1, 16	×	×

ポーレートジェネレータ分周値の"1"分周は UART モードで、+ (16 - K)/16 分周機能を使用しないときのみ設定可能です。I/O インタフェースでは設定しないでください。

注 2) +(16 - K)/16 分周機能を使用する場合、かならず BR0ADD <BR0K3:0> に K 値 (K = 1~15) を設定後に BR0CR <BR0ADDE> = "1" を設定してください。BR0ADD レジスタの未使用ビットは、ライトしても動作に影響ありません。リード時は、不定です。

図 3.9.11 ポーレートジェネレータコントロール (SIO0 用、BR0CR, BR0ADD)

	7	6	5	4	3	2	1	0	
BR1CR (020BH)	Bit symbol	-	BR1ADDE	BR1CK1	BR1CK0	BR1S3	BR1S2	BR1S1	BR1S0
	Read/Write	R/W							
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	
	機能	"0" をライトしてください。	+ (16 - K)/16 分周機能 0: 禁止 1: 許可	00: φT0 01: φT2 10: φT8 11: φT32	分周値 N の設定				

+ (16 - K)/16 分周機能イネーブル

0	禁止(ディセーブル)
1	許可(イネーブル)

ポーレートジェネレータの入カクロックの選択

00	内部クロックφT0
01	内部クロックφT2
10	内部クロックφT8
11	内部クロックφT32

	7	6	5	4	3	2	1	0
BR1ADD (020CH)	Bit symbol				BR1K3	BR1K2	BR1K1	BR1K0
	Read/Write	R/W						
	リセット後				0	0	0	0
	機能	N + (16 - K)/16 分周の K 値の設定						

ポーレートジェネレータの分周値の設定 ←

		BR1CR<BR1ADDE> = 1	BR1CR<BR1ADDE> = 0
BR1CR <BR1S3:0>	0000 (N = 16) or 0001 (N = 1)	0010 (N = 2) ↑ 1111 (N = 15)	0001 (N = 1) (UART のみ) ↑ 1111 (N = 15) 0000 (N = 16)
BR1ADD <BR1K3:0>	0000	禁止	禁止
	0001 (K = 1) ↑ 1111 (K = 15)	禁止	N + $\frac{(16-K)}{16}$ 分周
			N 分周

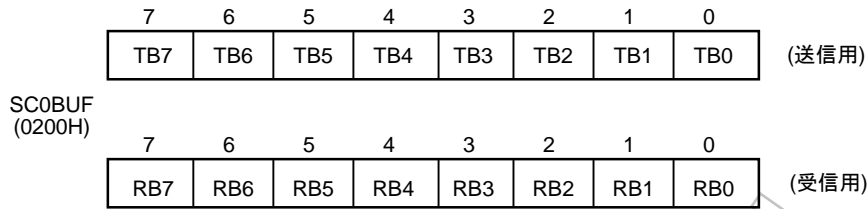
注 1) + (16-K)/16 分周の使用可否

N	UART モード	I/O モード
2 ~ 15	○	×
1, 16	×	×

ポーレートジェネレータ分周値の"1"分周は UART モードで、+ (16 - K)/16 分周機能を使用しないときのみ設定可能です。I/O インタフェースでは設定しないでください。

注 2) + (16-K)/16 分周機能を使用する場合、かならず BR1ADD <BR1K3:0> に K 値 (K = 1~15) を設定後に BR1CR <BR1ADDE> = "1" を設定してください。BR1ADD レジスタの未使用ビットは、ライトしても動作に影響ありません。リード時は、不定です。

図 3.9.12 ポーレートジェネレータコントロール (SIO1 用、BR1CR, BR1ADD)



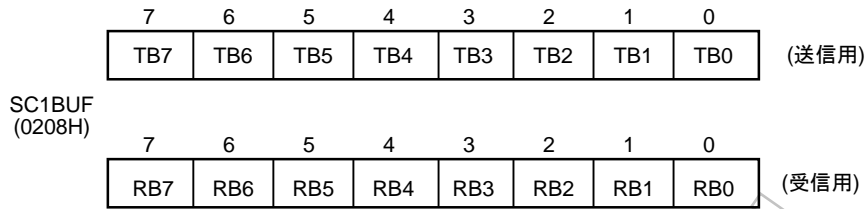
注) SC0BUF はリードモディファイライトできません。

図 3.9.13 シリアル送受信バッファレジスタ (SIO0 用、BR0CR)

SC0MOD1 (0205H)		7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol		I2S0	FDPX0						
Read/Write		R/W							
リセット後		0	0						
機能		IDLE2 0: 停止 1: 動作	同期式 0: 半二重 1: 全二重						

図 3.9.14 シリアルモードコントロールレジスタ 1 (SIO0 用、SC0MOD1)

Not Recommended for New Design



注) SC1BUF はリードモディファイライトできません。

図 3.9.15 シリアル送受信バッファレジスタ (SIO1 用, SC1BUF)

SC1MOD1 (020DH)	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	I2S1	FDPX1	/	/	/	/	/	/
Read/Write	R/W		/	/	/	/	/	/
リセット後	0	0	/	/	/	/	/	/
機能	IDLE2 0: 停止 1: 動作	同期式 0: 半二重 1: 全二重	/	/	/	/	/	/

図 3.9.16 シリアルモードコントロールレジスタ 1 (SIO1 用, SC1MOD1)

Not Recommended for New Design

3.9.4 モード別動作説明

(1) モード0 (I/O インタフェースモード)

このモードは、入出力端子 (I/O) 数を増やす場合に使用され、外部に接続されるシフトレジスタなどとデータの送受信を行います。

このモードには、同期クロック SCLK を出力する SCLK 出力モードと、外部より同期クロック SCLK を入力する SCLK 入力モードがあります。

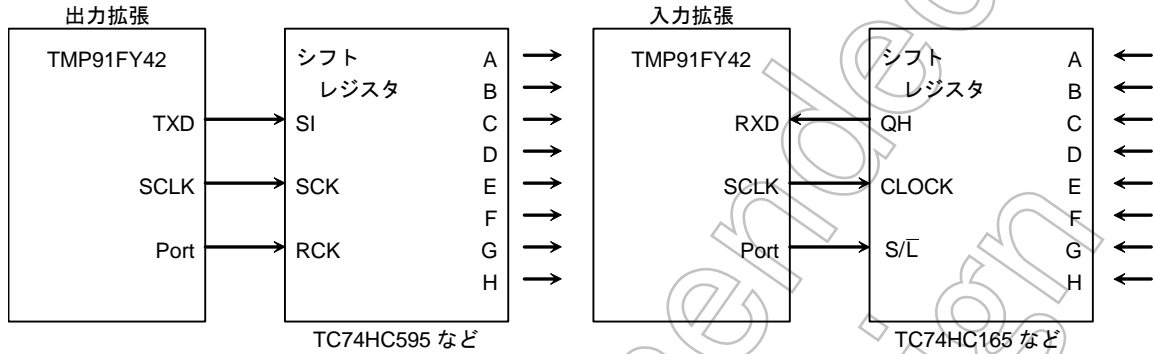


図 3.9.17 SCLK 出力モード接続例

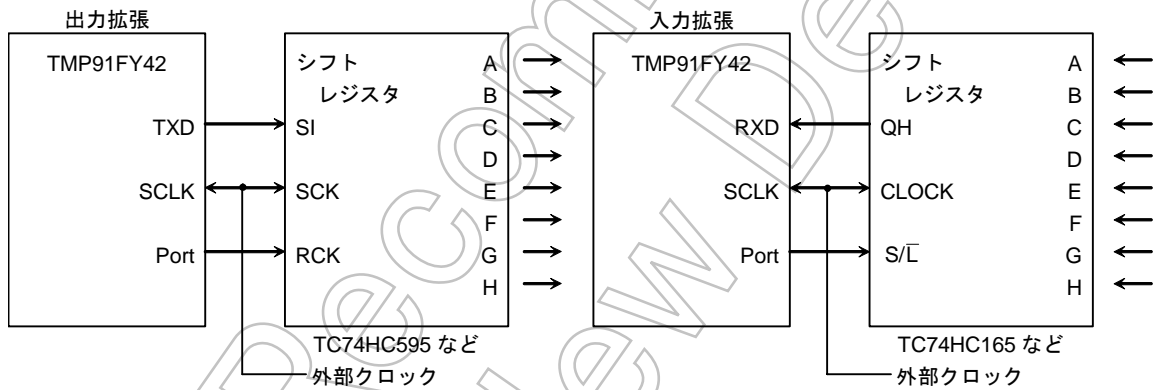


図 3.9.18 SCLK 入力モード接続例

## 1. 送信

SCLK 出力モードでは、CPU が送信バッファにデータをライトするたびに、8 ビットのデータが TXD0 端子、同期クロックが SCLK0 端子より出力されます。データがすべて出力されると INTES0<ITX0C> がセットされ、割り込み INTTX0 が発生します。

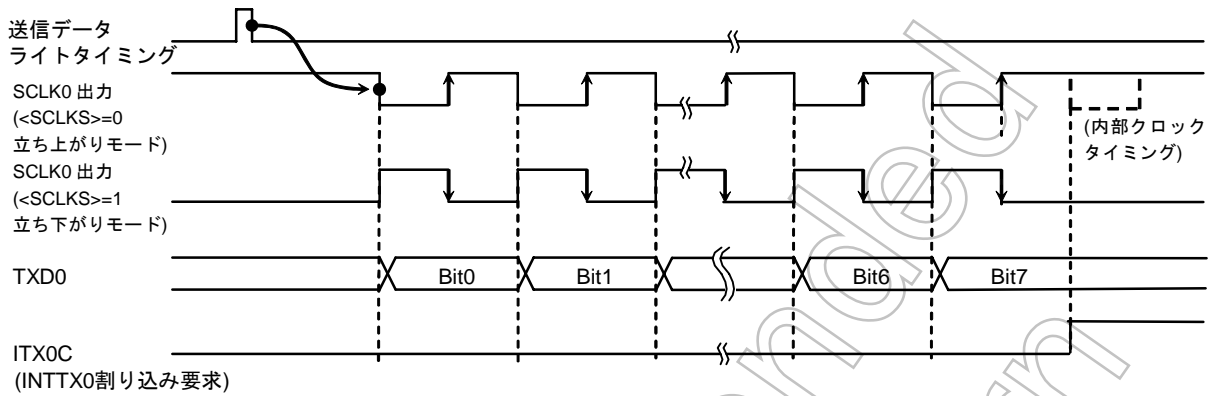


図 3.9.19 I/O インタフェースモード送信動作 (SCLK0 出力モード)

SCLK 入力モードでは、CPU により送信バッファにデータがライトされている状態で SCLK0 入力がアクティブになると、8 ビットのデータが TXD0 端子より出力されます。

データがすべて出力されると、INTES0<ITX0C> がセットされ割り込み INTTX0 が発生します。

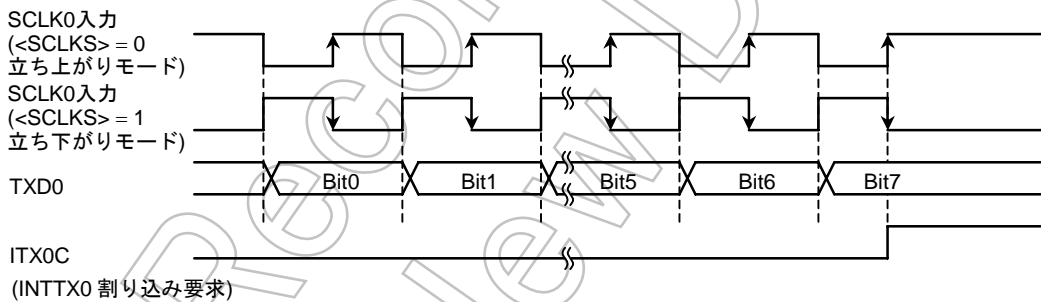


図 3.9.20 I/O インタフェースモード送信動作 (SCLK0 入力モード)

## 2. 受信

SCLK 出力モードでは、受信データが CPU にリードされ、受信割り込みフラグ INTES0<IRX0C> がクリアされるたびに、SCLK0 端子より同期クロックが出力され、次のデータが受信バッファ 1 にシフトインされます。8 ビットデータが受信されると、データは受信バッファ 2 (SC0BUF) に移され、再び INTES0<IRX0C> がセットされて割り込み INTRX0 が発生します。

最初の SCLK 出力の開始は、SC0MOD0<RXE>を“1”にセットすることで行います。

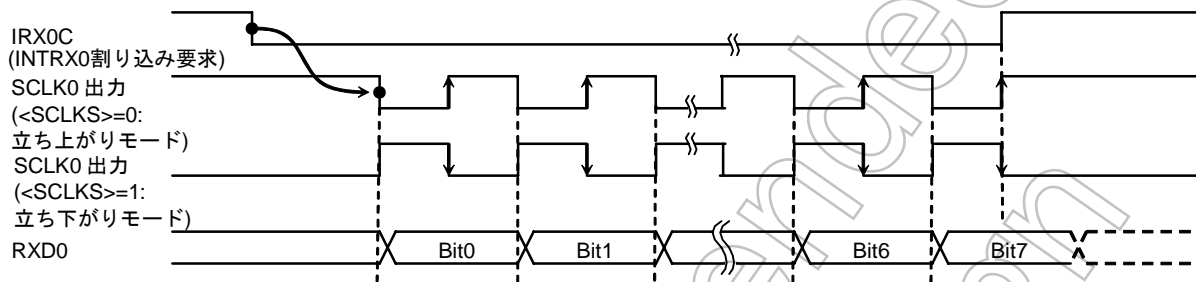


図 3.9.21 I/O インタフェースモード受信動作 (SCLK0 出力モード)

SCLK 入力モードでは、受信データが CPU にリードされ、受信割り込みフラグ INTES0<IRX0C> がクリアされている状態で SCLK0 入力がアクティブになると、次のデータが受信バッファ 1 にシフトインされます。8 ビットデータが受信されると、データは受信バッファ 2 (SC0BUF) に移され、再び INTES0<IRX0C> がセットされて割り込み INTRX0 が発生します。

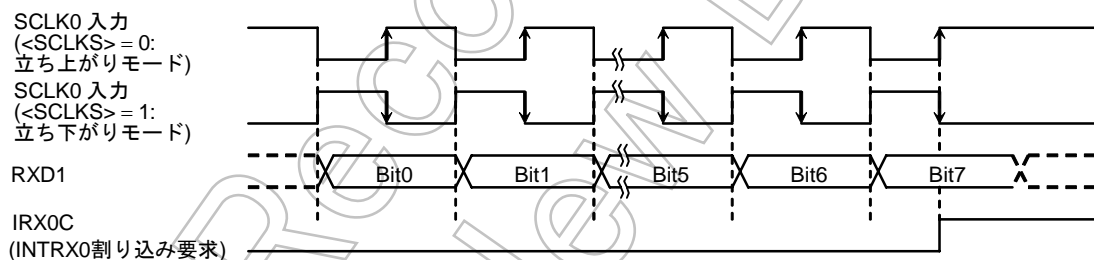


図 3.9.22 I/O インタフェースモード受信動作 (SCLK0 入力モード)

注) 受信動作を行う場合には、SCLK 入力/出力どちらのモードでも受信イネーブル状態 (SC0MOD0<RXE> = 1) にしておく必要があります。

## 3. 送受信 (全二重)

全二重モードで送受信を行う場合は、必ず受信割り込みレベルを“0”に設定し、送信割り込みのみに割り込みレベル (“1”~“6”のいずれか) を設定してください。

受信処理は、送信割り込み処理ルーチン内で下記例のように、送信データセットの前に行ってください。

例: チャンネル 0, SCLK 出力  
9600 bps で送受信を行う場合  
fc = 14.7456 MHz

システム条件システムクロック: 高速 (fc)  
高速クロックギア: 1 倍 (fc)  
プロセッサクロック: f<sub>FPH</sub>

## メインルーチンでの設定

	7	6	5	4	3	2	1	0	
INTES0	X	0	0	1	X	0	0	0	送信割り込みレベルを設定し、受信割り込みを禁止します。
P9CR	-	-	-	-	-	1	0	1	P90 (TXD0), P91 (RXD0), P92 (SCLK0)に設定します。
P9FC	X	X	-	X	-	1	X	1	
SC0MOD0	-	-	-	-	0	0	-	-	I/O インタフェースに設定します。
SC0MOD1	1	1	X	X	X	X	X	X	全二重モードにセットします。
SC0CR	-	-	-	-	-	-	0	-	SCLK 出力、立ち上がり受信立ち下がり送信します。
BR0CR	0	0	1	1	0	0	1	1	9600 dps に設定します。
SC0MOD0	-	-	1	-	-	-	-	-	受信許可にします。
SC0BUF	*	*	*	*	*	*	*	*	送信データをセットします。

## 送信割り込みルーチン

Acc SC0BUF									受信データをリードします。
SC0BUF	*	*	*	*	*	*	*	*	送信データをセットします。

X: Don't care、-: No change

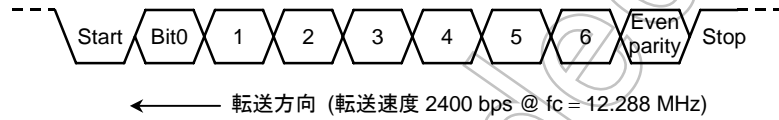


(2) モード1 (7ビット UART モード)

シリアルチャネルモードレジスタ SC0MOD0<SM1:0> を 01 にセットすると、7ビット UART モードになります。

このモードではパリティビットの付加が可能で、シリアルチャネルコントロールレジスタ SC0CR<PE> でパリティビット付加のイネーブル/ディセーブルを制御します。<PE> = 1 (イネーブル) のときは、SC0CR<EVEN> で偶数パリティ/奇数パリティを選択できます。

例: 下記フォーマットのデータを送信する場合の各コントロールレジスタの設定を示します。



\* クロック条件

システムクロック: 高速 (fc)  
 高速クロックギア: 1倍 (fc)  
 プリスケーラクロック: システムクロック

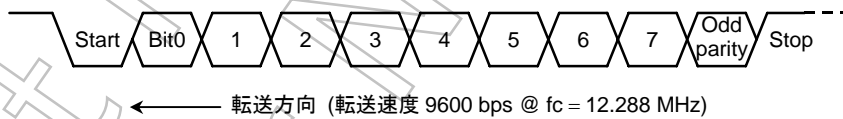
		7	6	5	4	3	2	1	0	
P9CR	←	X	X	-	-	-	-	-	1	} P90 を TXD0 端子とします。 7ビット UART モードに設定します。 偶数パリティを付加します。 2400 bps に設定します。 INTTX0 割り込みをイネーブル、レベル4にします。 送信データをセットします。
P9FC	←	X	X	-	X	-	X	X	1	
SC0MOD0	←	-	-	-	-	0	1	0	1	
SC0CR	←	-	1	1	-	-	-	-	-	
BR0CR	←	0	0	1	0	0	1	0	1	
INTES0	←	X	1	0	0	-	-	-	-	
SC0BUF	←	*	*	*	*	*	*	*	*	

X: Don't care, -: No change

(3) モード2 (8ビット UART モード)

SC0MOD0<SM1:0> を 10 にセットすると、8ビット UART モードになります。このモードではパリティビットの付加が可能で、SC0CR<PE> でパリティビット付加のイネーブル/ディセーブルを制御します。<PE> = 1 (イネーブル) のとき、SC0CR<EVEN> で偶数パリティ/奇数パリティの選択も可能です。

例: 下記のフォーマットのデータを受信する場合の各コントロールレジスタの設定を示します。



\* クロック条件

システムクロック: 高速 (fc)  
 高速クロックギア: 1倍 (fc)  
 プリスケールクロック: システムクロック

メインルーチンでの設定

	7 6 5 4 3 2 1 0
P9CR	← - - - - - 0 -
SC0MOD0	← - - 1 - 1 0 0 1
SC0CR	← - 0 1 - - - - -
BROCR	← 0 0 0 1 0 1 0 1
INTES0	← - - - - 1 1 0 0

P91 (RXD0) を入力ピンにします。  
 8ビットUARTモード、受信イネーブルにします。  
 奇数パリティ付加に設定します。  
 9600 bps に設定します。  
 INTRX0 割り込みをイネーブル、レベル4に設定します。

割り込みルーチンでの処理例

```
Acc ← SC0CR AND 00011100
if Acc ≠ 0 then ERROR
Acc ← SC0BUF
X: Don't care, -: No change
```

} エラーチェックを行います。  
 受信データをリードします。

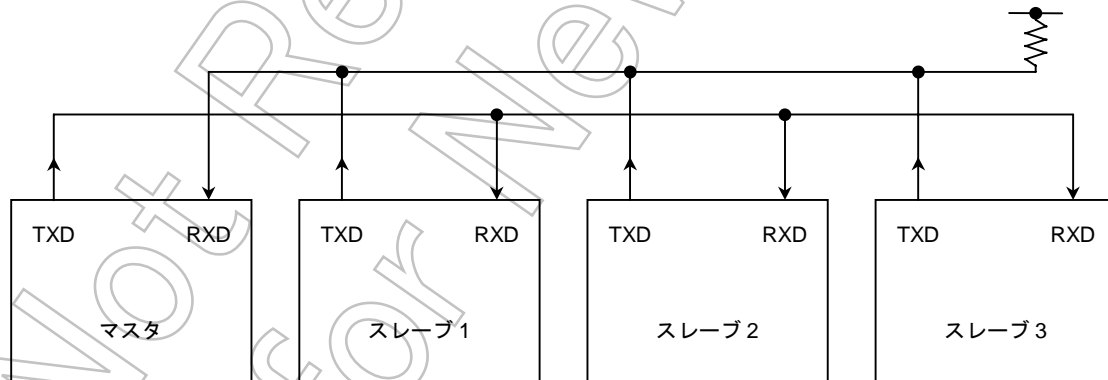
(4) モード3 (9ビットUART)

SC0MOD0<SM1:0> を11にセットすると、9ビットUARTモードになります。このモードでは、パリティビットの付加はできません。

最上位ビット (9ビット目) は、送信の場合シリアルチャネルモードレジスタの <TB8> にライトし、受信の場合シリアルチャネルコントロールレジスタの <RB8> に格納されます。また、バッファに対するライト/リードは、必ず<TB8>、<RB8>を先に行い、SC0BUFの方を後にします。

ウェイクアップ機能

9ビットUARTモードでは、SC0MOD0<WU>を“1”にすることによってスレーブコントローラのウェイクアップ動作が可能で、<RB8> = 1のときのみ割り込みINTRX0が発生します。

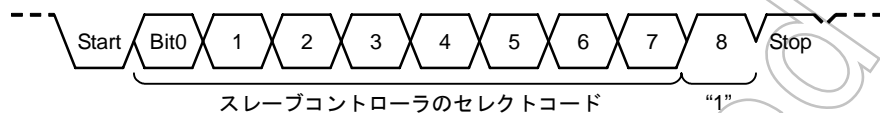


注) スレーブコントローラのTXD端子は、必ずODEレジスタを設定してオープンドレイン出力モードにしてください。

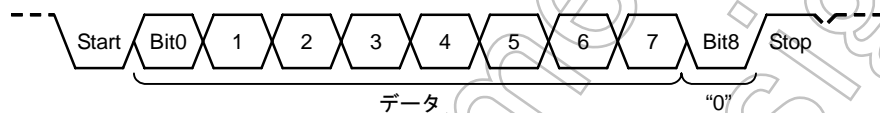
図 3.9.23 ウェイクアップ機能によるシリアルリンク

プロトコル
-------

1. マスタおよびスレーブコントローラは、9ビット UART モードにします。
2. 各スレーブコントローラはSC0MOD0<WU>を“1”にセットし、受信可能状態とします。
3. マスタコントローラは、スレーブコントローラのセレクトコード(8ビット)を含む1フレームを送信します。このとき、最上位ビット(ビット8)<TB8>は“1”にします。

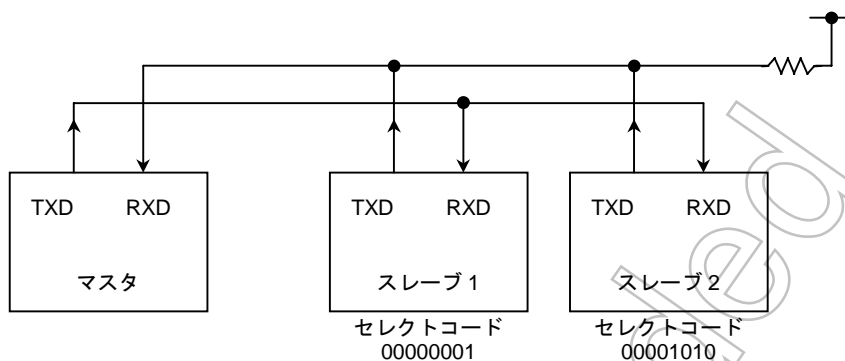


4. 各スレーブコントローラは、上記フレームを受信し、自分のセレクトコードと一致すれば、WUビットを“0”にクリアします。
5. マスタコントローラは指定したスレーブコントローラ (SC0MOD0<WU> = 0にクリアされたコントローラ) に対しデータを送信します。このとき、最上位ビット(ビット8)<TB8>は“0”にします。



6. WU=1 のままのスレーブコントローラは、受信データの最上位ビット(ビット8)の<RB8>が“0”であるため割り込みINTRX0が発生せず、受信データを無視します。また、<WU>=0になったスレーブコントローラがマスタコントローラにデータを送信し、この送信データで受信終了をマスタコントローラに知らせることもできます。

設定例: 内部クロック f<sub>SYS</sub> を転送クロックとして 2 つのスレーブコントローラとシリアルリンクさせる場合



● マスタコントローラの設定

メインルーチン

```

P9CR      ← - - - - - 0 1
P9FC      ← X X - X - - X 1
INTES0    ← X 1 0 0 X 1 0 1
SC0MOD0   ← 1 0 1 0 1 1 1 0
SC0BUF    ← 0 0 0 0 0 0 0 1
    
```

} P90 を TXD0、P91 を RXD0 端子にします。  
 INTTX0 をイネーブル、割り込みレベルを 4 に設定します。  
 INTRX0 をイネーブル、割り込みレベルを 5 に設定します。  
 9 ビット UART モード、転送クロックを f<sub>SYS</sub> に設定します。  
 スレーブ1のセレクトコードをセットします。

割り込みルーチン (INTTX0)

```

SC0MOD0   ← 0 - - - - -
SC0BUF    ← * * * * *
    
```

TB8 を "0" にします。  
 送信データをセットします。

● スレーブの設定

メインルーチン

```

P9CR      ← - - - - - 0 1
P9FC      ← X X - X - - X 1
ODE       ← X X X X X X - 1
INTES0    ← X 1 0 1 X 1 1 0
SC0MOD0   ← 0 0 1 1 1 1 1 0
    
```

} P90 を TXD0 (オープンドレイン出力)、P91 を RXD0 にします。  
 INTTX0, INTRX0 をイネーブルにします。  
 9 ビット UART モード転送クロック f<sub>SYS</sub> で、<WU> = "1" に設定します。

割り込みルーチン (INTRX0)

```

Acc ← SC0BUF
if Acc = セレクトコード
Then SC0MOD0 ← - - - - 0 - - - - <WU> = "0" にクリアします。
    
```

### 3.9.5 IrDA のサポート

SIO0 には、赤外線データ通信規格である「IrDA1.0」のハードウェア規格をサポートするためのデータ変復調機能があります。図 3.9.24 に、構成図を示します。

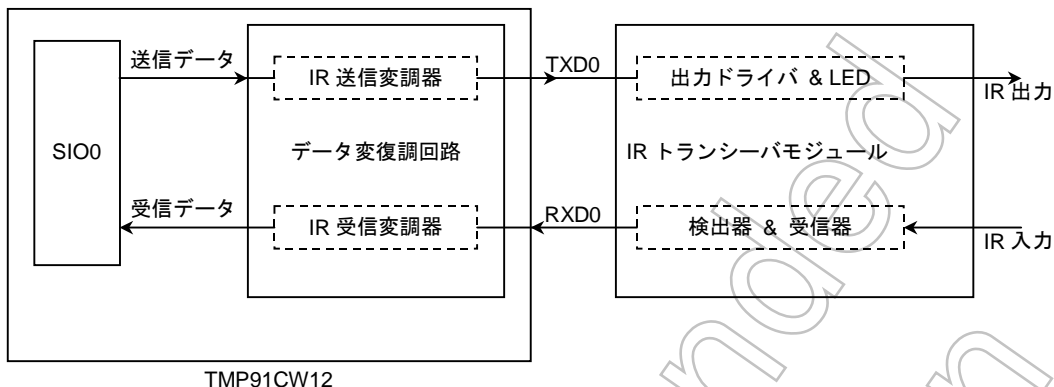


図 3.9.24 IrDA の構成図

#### (1) 送信データの変調

送信データが“0”のときは、ボーレート周期の 3/16 倍の幅、または 1/16 倍の幅 (選択はソフトウェアで可) の“H”レベルを出力し、データが“1”のときは、“L”レベルを出力します。

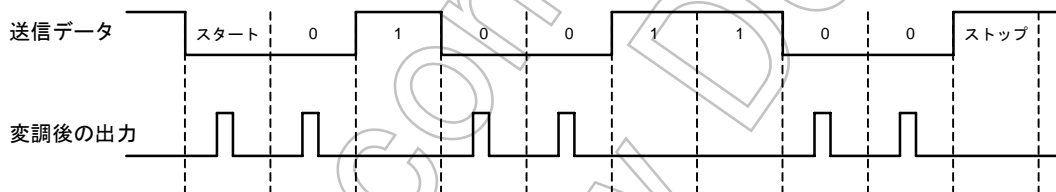


図 3.9.25 送信データの変調例

#### (2) 受信データの復調

入力されたパルスが、有効な“H”レベル幅 (ソフトウェアで幅の設定が可) のときは、SIO0 に対して“0”を出力し、それ以外の場合は、“1”を出力します。

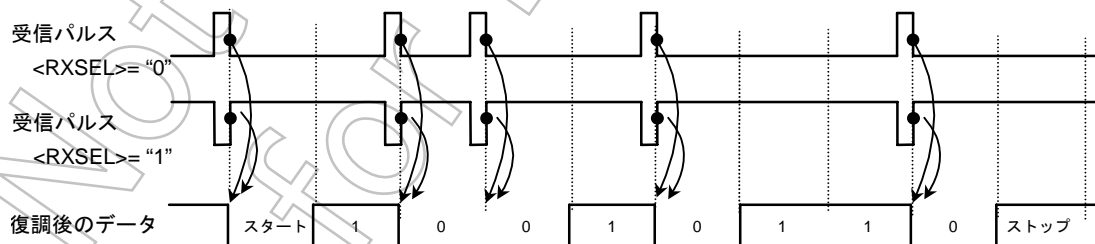


図 3.9.26 受信データの復調例

## (3) データのフォーマット

データの送受信フォーマットは、必ず、データ長 8 ビット、パリティビットなし、ストップビット 1 ビットに設定してください。

それ以外の設定では、正常動作は保証できません。

## (4) SFR 説明

図 3.9.27 にコントロールレジスタを示します。このレジスタの設定変更を行うときは、必ず、送受信動作を禁止（このレジスタの TXEN ビットと RXEN ビットを“0”に設定）してから行ってください。送受信動作中に、このレジスタの設定変更を行った場合、正常動作は保証できません。

下記に、設定例を示します。

- 1) SIO 設定 ; SIO 側の設定を行います。
- ↓
- 2) LD (SIRCR), 07H ; 受信有効パルス幅を 16X に設定します。
- 3) LD (SIRCR), 37H ; TXEN, RXEN ビットを“1”にして、送受信を許可します。
- ↓
- 4) 送受信スタート ; SIO から送信データが送られてくるか、赤外線受信パルスを受けると、データの変復調を行います。

## (5) 使用上の注意

1. IrDA 使用時のボーレート作成  
IrDA 使用時のボーレートは SIO 本体の SC0MOD0<SC1:0>に“01”を設定し、ボーレートジェネレータを使用して作成してください。  
それ以外の TA0TRG, fsys, SCLK0 入力は使用できません。
2. IrDA 送信時の出力パルス幅、ボーレートジェネレータ  
IrDA1.0 の物理層規格として、データの転送速度と赤外線パルス幅が規定されています。

表 3.9.4 転送速度とパルス出力幅の規格

転送速度	変調方式	転送速度 許容誤差 (% of Rate)	パルス幅 最小値	パルス幅 3/16 公称値	パルス幅 最大値
2.4 kbps	RZI	±0.87	1.41 [μs]	78.13 [μs]	88.55 [μs]
9.6 kbps	RZI	±0.87	1.41 [μs]	19.53 [μs]	22.13 [μs]
19.2 kbps	RZI	±0.87	1.41 [μs]	9.77 [μs]	11.07 [μs]
38.4 kbps	RZI	±0.87	1.41 [μs]	4.88 [μs]	5.96 [μs]
57.6 kbps	RZI	±0.87	1.41 [μs]	3.26 [μs]	4.34 [μs]
115.2 kbps	RZI	±0.87	1.41 [μs]	1.63 [μs]	2.23 [μs]

赤外線パルス出力幅は、ボーレート  $T \times 3/16$ 、または  $1.6 \mu\text{s}$ （ボーレート 115.2 kbps 時の  $T \times 3/16$  に相当）と規定されています。

本デバイスでは、送信時の出力パルス幅を  $T \times 3/16$  と  $T \times 1/16$  とを選択できる機能がありますが、 $T \times 1/16$  を選択できるのは転送レートが 38.4 kbps 以下のときだけです。115.2 kbps、57.6 kbps 時には、出力パルス幅を  $T \times 1/16$  に設定しないでください。

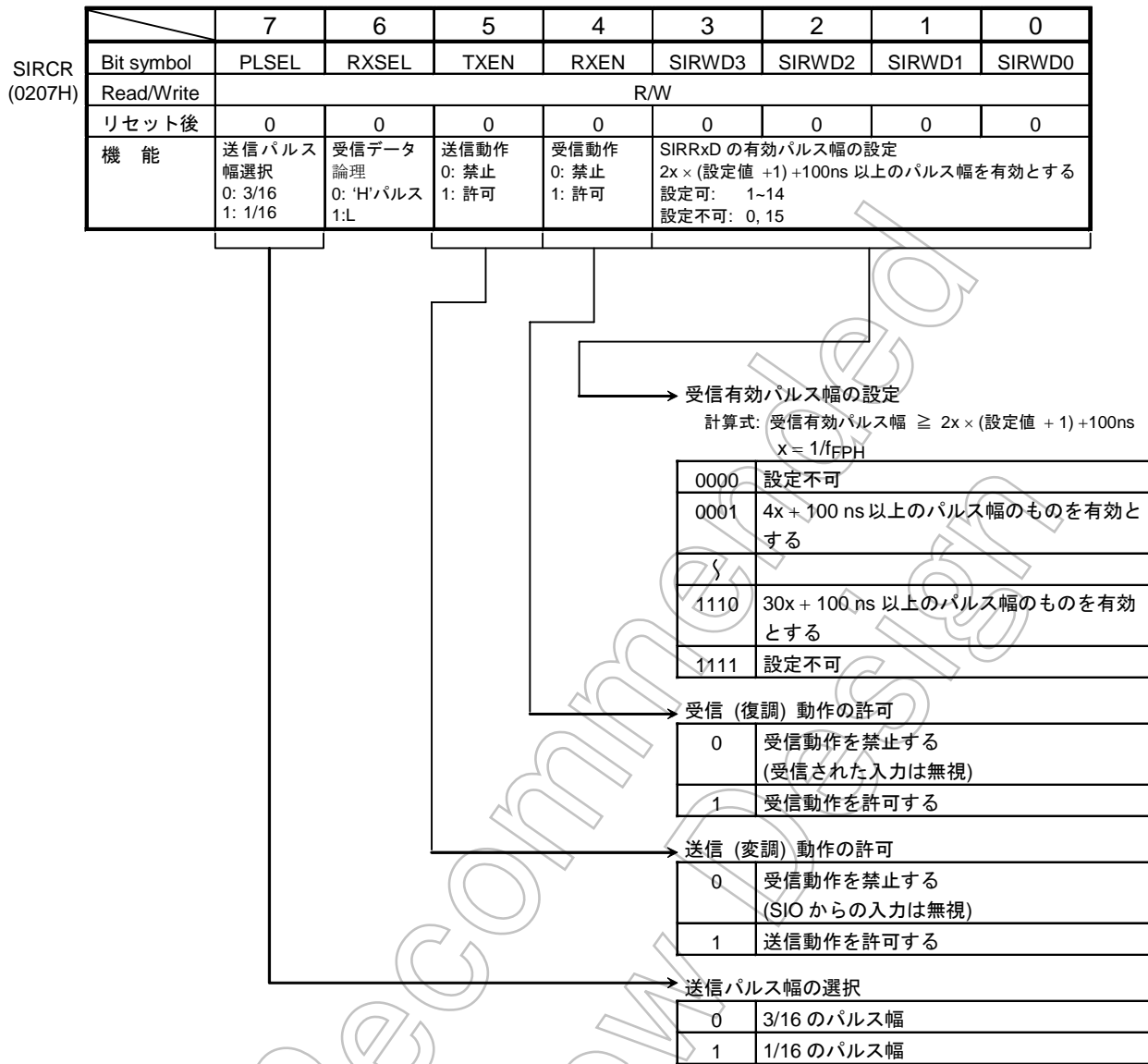
同様の理由で、転送レートの 115.2 kbps を SIO0 のボーレートジェネレータで生成するときは、K 値付き分周をしないでください。また、送信パルス幅を 1/16 に設定し、転送レートの 38.4 kbps を SIO0 のボーレートジェネレータで生成するときも、K 値付き分周を使用しないでください。下表に、K 値付き分周の使用可否をまとめたものを示します。

表 3.9.5 K 値付き分周を使用可能なボーレートと出力パルス幅の関係

出力パルス幅	ボーレート	115.2 kbps	57.6 kbps	38.4 kbps	19.2 kbps	9.6 kbps	2.4 kbps
T × 3/16		×	○	○	○	○	○
T × 1/16		-	-	×	○	○	○

- : K 値付き分周使用可  
 ×: K 値付き分周使用不可  
 -: T × 1/16 設定不可

Not Recommended for New Design



補足) ポーレートが遅く、IrDA1.0 規格のパルス幅 (最小 1.6  $\mu\text{s}$ ) を確保できる場合、本ビットを "1" に設定することで、赤外線点灯時間を減らし、消費電力を軽減することができます。

図 3.9.27 IrDA コントロールレジスタ



### 3.10 シリアルバスインタフェース (SBI)

シリアルバスインタフェース (SBI) を 1 チャンネル内蔵しています。

シリアルバスインタフェースは、下記の 2 つの動作モードを持っています。

- I<sup>2</sup>C バスモード (マルチマスタ)
- クロック同期式 8 ビット SIO モード

I<sup>2</sup>C バスモードのときには、P61 (SDA), P62 (SCL) を通して、外部デバイスと接続されます。クロック同期式 8 ビット SIO のときには、P60 (SCK), P61 (SO), P62 (SI) を通して外部デバイスと接続されます。

各端子の設定は、下記のとおりとなります。

	ODE<ODE62, 61>	P6CR<P62C, P61C, P60C>	P6FC<P62F, P61F, P60F>
I <sup>2</sup> C バスモード	11	11X	11X
クロック同期式 8 ビット SIO モード	XX	011 010	X11

X: Don't care

#### 3.10.1 構成

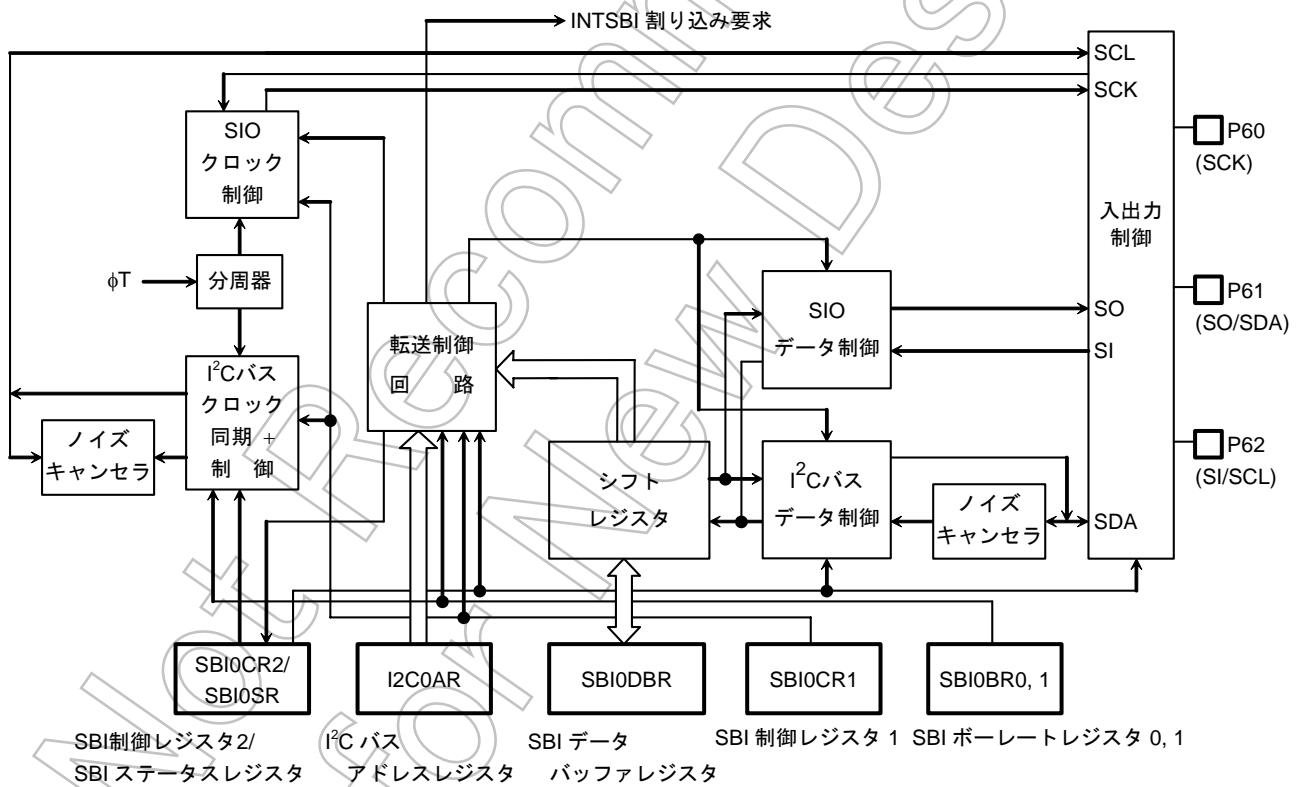


図 3.10.1 シリアルバスインタフェース (SBI)

### 3.10.2 制御

シリアルバスインタフェースの制御および動作状態のモニタは、以下のレジスタで行います。

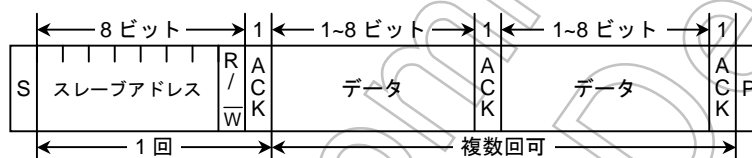
- シリアルバスインタフェース制御レジスタ 1 (SBI0CR1)
- シリアルバスインタフェース制御レジスタ 2 (SBI0CR2)
- シリアルバスインタフェースデータバッファレジスタ (SBI0DBR)
- I<sup>2</sup>C バスアドレスレジスタ (I2C0AR)
- シリアルバスインタフェースステータスレジスタ (SBI0SR)
- シリアルバスインタフェースボーレートレジスタ 0 (SBI0BR0)
- シリアルバスインタフェースボーレートレジスタ 1 (SBI0BR1)

上記レジスタは、使用するモードによって機能が異なります。詳細は、3.10.4「I<sup>2</sup>C バスモード時のコントロールレジスタ」および、3.10.7「クロック同期式 8 ビット SIO モード時の制御」を参照してください。

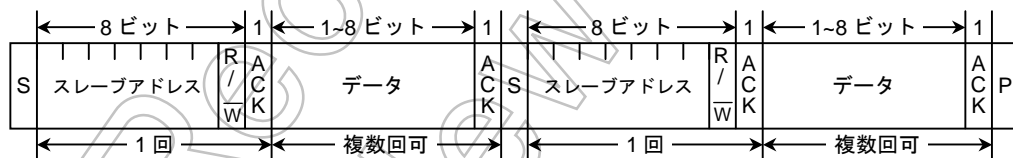
### 3.10.3 I<sup>2</sup>C バスモード時のデータフォーマット

I<sup>2</sup>C バスモード時のデータフォーマットを図 3.10.2 に示します。

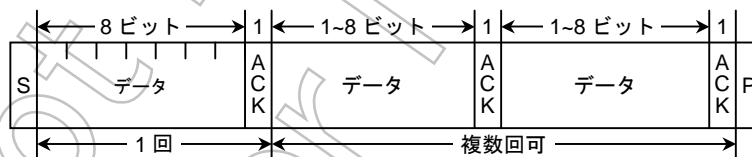
#### (a) アドレッシングフォーマット



#### (b) アドレッシングフォーマット (再スタートあり)



#### (c) フリーデータフォーマット (マスタデバイスからスレーブデバイスへデータを転送する転送フォーマット)



- 注) S: スタートコンディション  
 R/ $\bar{W}$ : 方向ビット  
 ACK: アクノリッジビット  
 P: ストップコンディション

図 3.10.2 I<sup>2</sup>C バスモード時のデータフォーマット

### 3.10.4 I<sup>2</sup>C バスモード時のコントロールレジスタ

シリアルバスインタフェース (SBI) を I<sup>2</sup>C バスモードで使用するときの制御、および動作状態のモニタは、以下のレジスタで行います。

シリアルバスインタフェース制御レジスタ 1

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0CR1 (0240H)	Bit symbol	BC2	BC1	BC0	ACK		SCK2	SCK1	SCK0/ SWRMON
	Read/Write	W			R/W		W		R/W
	リセット後	0	0	0	0		0	0	0/1 (注3)
	機能	転送ビット数の選択 (注1)			アノリッジメント クロック 0: 発生 しない 1: 発生する		内部 SCL 出力クロックの 周波数選択 (注2) とリセット モニタ		

リード  
モディファイ  
ライト  
できません。

内部 SCL 出力クロックの周波数選択 <SCK2:0> @ライト

000	n = 5	- (注4)	$\left. \begin{array}{l} \text{システムクロック: } fc \\ \text{クロックギア: } fc/1 \\ fc = 27 \text{ MHz (SCL 端子への出力)} \\ \text{周波数} = \frac{fc}{2^n + 8} \text{ [Hz]} \end{array} \right\}$
001	n = 6	- (注4)	
010	n = 7	- (注4)	
011	n = 8	- (注4)	
100	n = 9	51.9 kHz	
101	n = 10	26.2 kHz	
110	n = 11	13.1 kHz	
111	(Reserved)	(Reserved)	

ソフトウェアリセット状態モニタ <SWRMON> @リード

0	ソフトウェアリセット中
1	(初期値)

アノリッジメントのためのクロック発生の選択

0	アノリッジのためのクロックを発生しない。
1	アノリッジのためのクロックを発生する。

転送ビット数の選択

<BC2:0>	<ACK> = 0 のとき		<ACK> = 1 のとき	
	クロック数	データ長	クロック数	データ長
000	8	8	9	8
001	1	1	2	1
010	2	2	3	2
011	3	3	4	3
100	4	4	5	4
101	5	5	6	5
110	6	6	7	6
111	7	7	8	7

注1) クロック同期式 8 ビット SIO モードに切り替える前に <BC2:0> を "000" にクリアしてください。

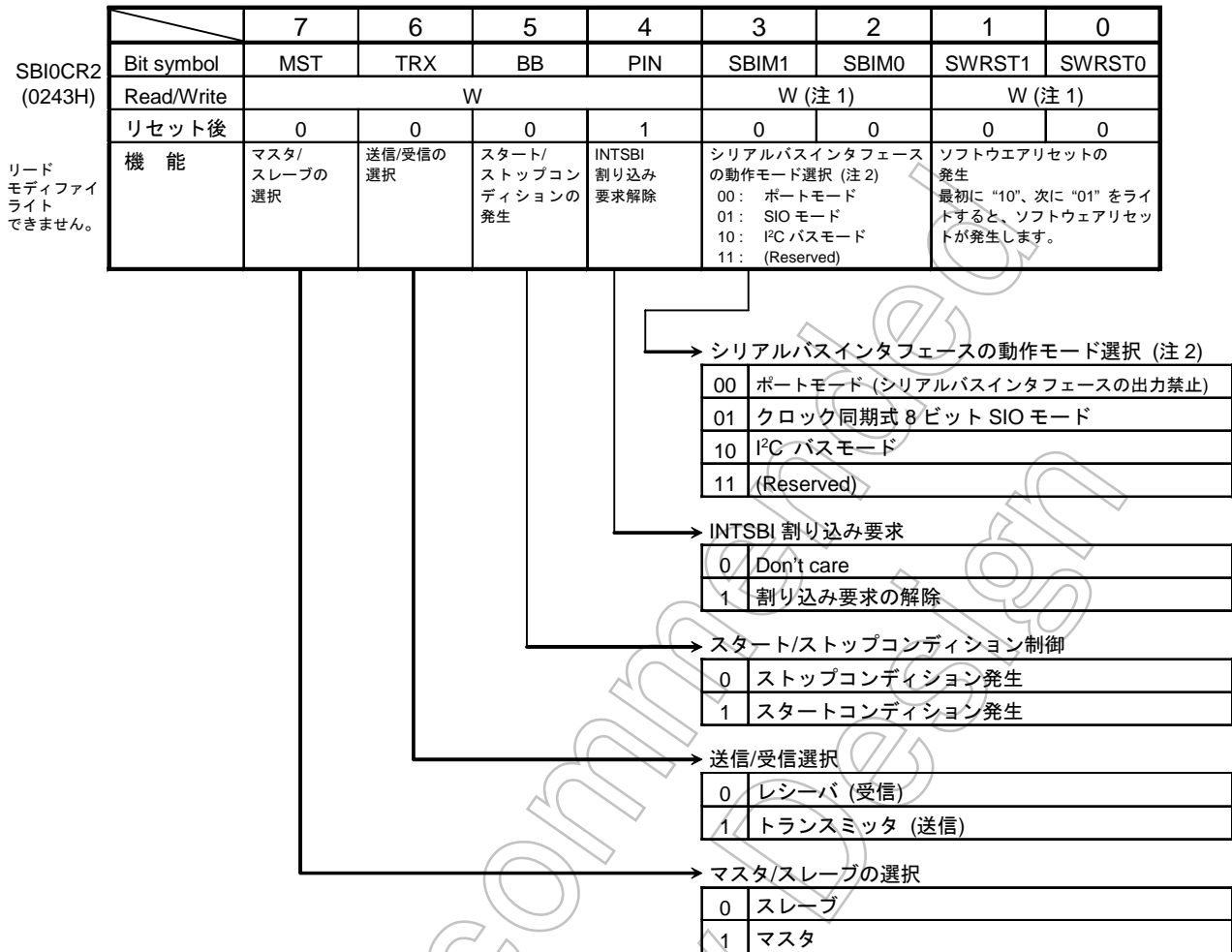
注2) SCL ラインクロックの周波数については、3.10.5 (3) 「シリアルクロック」を参照してください。

注3) SCK0 の初期値は "0"、SWRMON の初期値は "1" です。

注4) 本 I<sup>2</sup>C バス回路は、高速モードに対応していません。標準モードのみの対応となります。100kbps を超える設定が可能な場合がありますが、I<sup>2</sup>C 規格の規格外となります。

図 3.10.3 I<sup>2</sup>C バスモード関係のレジスタ

シリアルバスインタフェース制御レジスタ 2



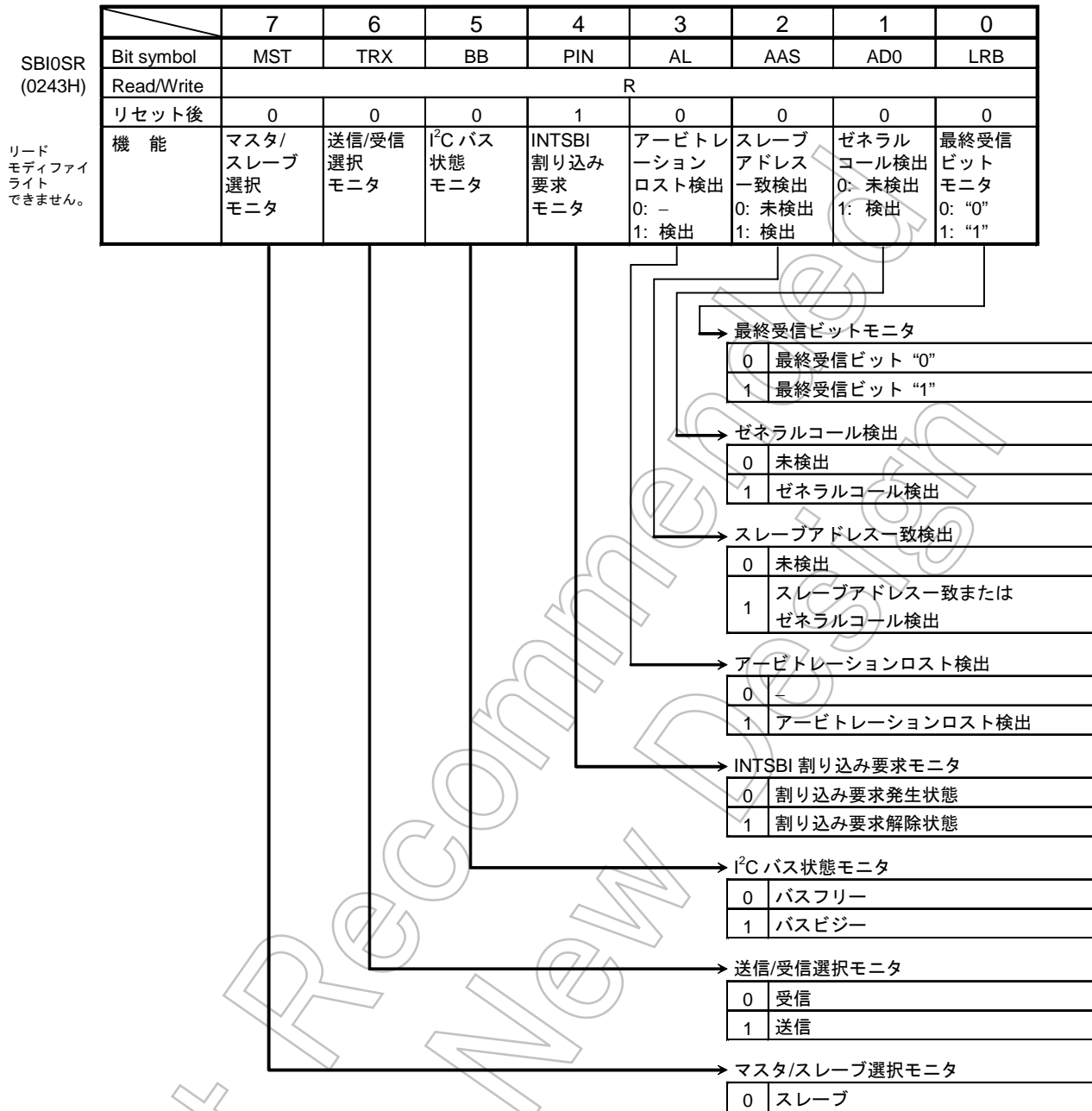
注 1) このレジスタをリードすると、SBIOSR レジスタとして機能します。

注 2) ポートモードへの切り替えは、バスフリーを確認してから行ってください。

また、ポートモードから I<sup>2</sup>C バスモード、クロック同期式 8 ビット SIO への切り替えは、ポートの状態が "H" レベルになっていることを確認してから行ってください。

図 3.10.4 I<sup>2</sup>C バスモード関係のレジスタ

シリアルバスインタフェースステータスレジスタ



注) このレジスタをライトすると、SBIOCR2として機能します。

図 3.10.5 I<sup>2</sup>Cバスモード関係のレジスタ

シリアルバスインタフェースポーレートレジスタ 0

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0BR0 (0244H)	Bit symbol	-	I2SBI0						
	Read/Write	W	R/W						
	リセット後	0	0						
リード モディファイ ライト できません	機能	"0" をライトしてください。		IDLE2 0: 停止 1: 動作					

→ IDLE2 時の動作

0	停止
1	動作

シリアルバスインタフェースポーレートレジスタ 1

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0BR1 (0245H)	Bit symbol	P4EN	-						
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0						
リード モディファイ ライト できません	機能	内部クロック 0: 停止 1: 動作		"0" をライトしてください。					

→ 内部ポーレート回路制御

0	停止
1	動作

シリアルバスインタフェースデータバッファレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0DBR (0241H)	Bit symbol	DB7	DB6	DB5	DB4	DB3	DB2	DB1	DB0
	Read/Write	R (受信)/W (送信)							
	リセット後	不定							

リード  
モディファイ  
ライト  
できません。

- 注 1) 送信データライト時には、データを MSB (ビット 7) 側につめてライトしてください。また、受信データは LSB 側に格納されます。
- 注 2) SBI0DBR はライト用のバッファとリード用のバッファを個別に持っているため、ライトしたデータをリードすることはできません。従って、ビット操作などのリードモディファイライト命令 (RMW) ではアクセスできません。

I<sup>2</sup>C バスアドレスレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0	
I2C0AR (0242H)	Bit symbol	SA6	SA5	SA4	SA3	SA2	SA1	SA0	ALS	
	Read/Write	W								
	リセット後	0	0	0	0	0	0	0	0	
リード モディファイ ライト できません。	機能	スレーブデバイスとして動作するときのスレーブアドレスの設定							アドレス 認識 モードの 指定	

↓  
アドレス認識モードの指定

0	スレーブアドレスを認識する。
1	スレーブアドレスを認識しない。

図 3.10.6 I<sup>2</sup>C バスモード関係のレジスタ

3.10.5 I<sup>2</sup>C バスモード時の制御

## (1) アクノリッジメントモードの指定

SBI0CR1<ACK>を“1”にセットしておく、アクノリッジメントモードとして動作します。マスタのときには、アクノリッジ信号のためのクロックを1クロック付加します。トランスミッタモードのときには、このクロックの期間中、SDA 端子を開放し、レシーバからのアクノリッジ信号を受信できる状態にします。レシーバモードのときにはこのクロック期間中、SDA 端子を“L”レベルに引き、アクノリッジ信号を発生します。

<ACK>を“0”に設定しておく、非アクノリッジメントモードとして動作し、マスタのときにアクノリッジ信号のためのクロックを発生しません。

## (2) 転送ビット数の選択

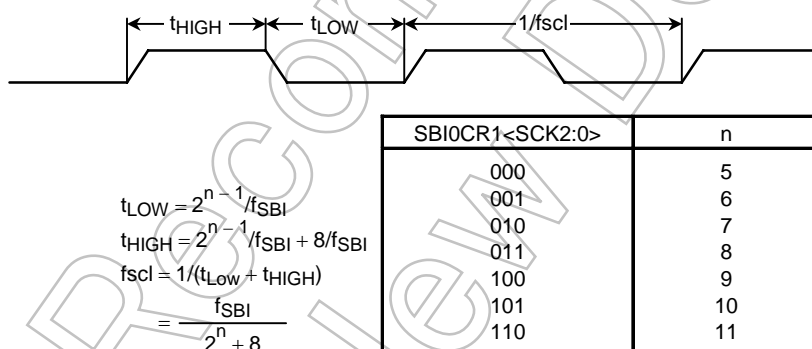
SBI0CR1<BC2:0>により、次に送受信するデータのビット数を選択します。

<BC2:0>はスタートコンディションにより“000”にクリアされるため、スレーブアドレス、方向ビットの転送は必ず8ビットで行われます。それ以外の場合、<BC2:0>は一度設定された値を保持します。

## (3) シリアルクロック

## 1. クロックソース

SBI0CR1<SCK2:0>で、マスタモード時に SCL 端子から出力されるシリアルクロックの最大転送周波数を選択します。通信ボーレートを設定する場合、本紙記載の下記計算式に合わせて  $t_{LOW}$  の最小幅など、I<sup>2</sup>C バス規定を満たす通信ボーレートを選択してください。



$$t_{LOW} = 2^{n-1} / f_{SBI}$$

$$t_{HIGH} = 2^{n-1} / f_{SBI} + 8 / f_{SBI}$$

$$f_{scl} = 1 / (t_{LOW} + t_{HIGH})$$

$$= \frac{f_{SBI}}{2^n + 8}$$

注 1)  $f_{SBI}$  は  $f_{PPH}$  を示します。

注 2) SYSCR0 のプリスケアラの設定において、SBI 回路 (I<sup>2</sup>C バス, 同期通信) 使用時には、 $f_c/16$  モードは使用できません。

図 3.10.7 クロックソース

## 2. クロック同期化

I<sup>2</sup>C バスでは、端子の構造上バスをワイヤードアンドで駆動させるため、クロックラインを最初に“L”レベルに引いたマスタが、“H”レベルを出力しているマスタのクロックを無効にします。このため、“H”レベルを出力しているマスタは、これを検出し対応する必要があります。

クロック同期化機能を持っており、バス上に複数のマスタが存在する場合でも、正常に転送が行われます。

クロック同期の手順を、バス上に 2 つのマスタが同時に存在した場合を例に挙げて以下に示します。



図 3.10.8 クロック同期化の例

a 点でマスタ A が内部 SCL 出力を“L”レベルに引くことで、バスの SCL ラインは“L”レベルになります。マスタ B はこれを検出し、マスタ B の“H”レベル期間のカウントをリセットし、内部 SCL 出力を“L”レベルに引きます。

b 点でマスタ A は“L”レベル期間のカウントを終わり、内部 SCL 出力を“H”レベルにします。しかし、マスタ B が、バスの SCL ラインを“L”レベルに保持し続けているので、マスタ A は“H”レベル期間のカウントを止めます。マスタ A は、c 点でマスタ B が内部 SCL 出力を“H”レベルにし、バスの SCL ラインが“H”レベルになったことを検出後、“H”レベル期間のカウントを始めます。

以上のようにバス上のクロックは、バスに接続されているマスタの中で最も短い“H”レベル期間を持つマスタと、最も長い“L”レベル期間を持つマスタによって決定されます。

### (4) スレーブアドレスとアドレス認識モードの設定

スレーブデバイスとして動作させるときは、I2C0AR にスレーブアドレス <SA6:0> と <ALS> を設定します。

<ALS> に“0”を設定すると、アドレス認識モードになります。

### (5) マスタ/スレーブの選択

SBI0CR2<MST> を“1”に設定すると、マスタデバイスとして動作します。

<MST> を“0”に設定すると、スレーブデバイスとして動作します。<MST> はバス上のストップコンディションの検出、またはアービトラージロストの検出で、ハードウェアにより“0”にクリアされます。



## (6) トランスミッタ/レシーバの選択

**SBI0CR2<TRX>** を“1”に設定すると、トランスミッタとして動作し、<TRX> を“0”に設定すると、レシーバとして動作します。スレーブモードでアドレッシングフォーマットのデータ転送を行うとき、受信したスレーブアドレスが **I2C0CR** にセットした値と同じとき、または、ゼネラルコール(スタートコンディション後の8ビットのデータがすべて“0”)を受信したとき、ハードウェアによりマスタデバイスから送られてくる方向ビット(**R/W**)“1”の場合、<TRX> は“1”にセットされ、“0”の場合、<TRX> は“0”にクリアされます。マスタモード時は、スレーブデバイスからアクリッジが返ってくると、ハードウェアにより、送信した方向ビットが“1”の場合、<TRX> は“0”に、方向ビットが“0”の場合、<TRX> は“1”に変化します。アクリッジが返ってこないときは、以前の状態を保ちます。

<TRX> はバス上のストップコンディションの検出、またはアービトレーションロストの検出で、ハードウェアにより“0”にクリアされます。

## (7) スタート/ストップコンディションの発生

**SBI0SR<BB>** が“0”のときに、**SBI0CR2<MST, TRX, BB, PIN>** に“1”をライトすると、バス上にスタートコンディションと、データバッファレジスタにライトしたスレーブアドレス、方向ビットが出力されます。あらかじめ、<ACK>に“1”を設定してください。



図 3.10.9 スタートコンディションの発生とスレーブアドレスの発生

<BB> = “1” のときに、<MST, TRX, PIN> に“1”、<BB> に“0”をライトすると、バス上にストップコンディション出力のシーケンスを開始します。バス上にストップコンディションが発生するまで、<MST, TRX, BB, PIN> の内容を書き替えしないでください。

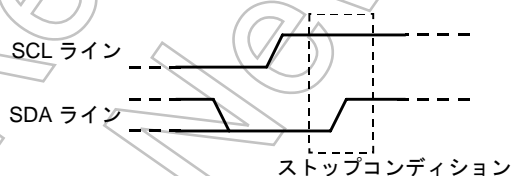


図 3.10.10 ストップコンディションの発生

また、**SBI0SR<BB>** をリードすることで、バスの状態を知ることができます。<BB> は、バス上のスタートコンディションを検出すると“1”にセットされ(バスビジー状態)、ストップコンディションを検出すると、“0”にクリアされます(バスフリー状態)。

なお、マスタモードでのストップコンディション発生については制約事項がありますので、3.10.6 (4)「ストップコンディションの発生」を参照してください。

## (8) 割り込みサービス要求と解除

シリアルバスインタフェース割り込み要求 (INTSBI) が発生すると、SBI0CR2<PIN> が“0”にクリアされます。<PIN>が“0”の間、SCL ラインを“L”レベルに引きます。

<PIN> は 1 ワードの送信または受信が終了すると“0”にクリアされ、SBI0DBR にデータをライトするか、SBI0DBR からデータをリードすると“1”にセットされます。

<PIN> が“1”にセットされてから、SCL ラインが開放されるまで、 $t_{LOW}$  の時間がかかります。

アドレス認識モード (<ALS> = “0”) では、受信したスレーブアドレスが I2C0CR にセットした値と同じとき、またはゼネラルコール (スタートコンディション後の 8 ビットのデータがすべて “0”) を受信したときに、<PIN> が“0”にクリアされます。プログラムで SBI0CR2<PIN> に“1”をライトすると“1”にセットされますが、“0”をライトしても“0”にクリアされません。

## (9) シリアルバスインタフェースの動作モード

SBI0CR2<SBIM1:0> でシリアルバスインタフェースの動作モードを設定します。

I<sup>2</sup>C バスモードで使用するときには、シリアルバスインタフェース端子状態が“H”になっていることを確認後、<SBIM1:0> を“10”に設定します。

ポートモードへの切り替えは、バスがフリーであることを確認してから行ってください。

## (10) アービトレーションロスト検出モニタ

I<sup>2</sup>C バスではマルチマスタ (1 つのバス上で同時に 2 つ以上のマスタが存在する) が可能なため、転送されるデータの内容を保証するためにバスのアービトレーション手順が必要となります。

I<sup>2</sup>C バスではバスのアービトレーションに SDA ラインのデータを使用します。

アービトレーションの手順を、バス上に 2 つのマスタが同時に存在した場合を例に挙げて以下に示します。a 点のビットまでマスタ A、マスタ B とも同じデータを出力し、a 点でマスタ A が“L”レベルを出力、マスタ B が“H”レベルを出力すると、バスの SDA ラインはワイヤードアンドで駆動されるためにマスタ A によって“L”レベルに引かれます。b 点でバスの SCL ラインが立ち上がると、スレーブデバイスは SDA ラインデータ (マスタ A) のデータを取り込みます。このときマスタ B の出力したデータは無効になります。マスタ B のこの状態を“アービトレーションロスト”と呼びます。マスタ B は SDA 端子を開放し、ほかのマスタの出力するデータに影響を及ぼさないようにします。また、複数のマスタが 1 ワード目でまったく等しいデータを送信した場合、アービトレーションの手順は 2 ワード目以降も継続されます。

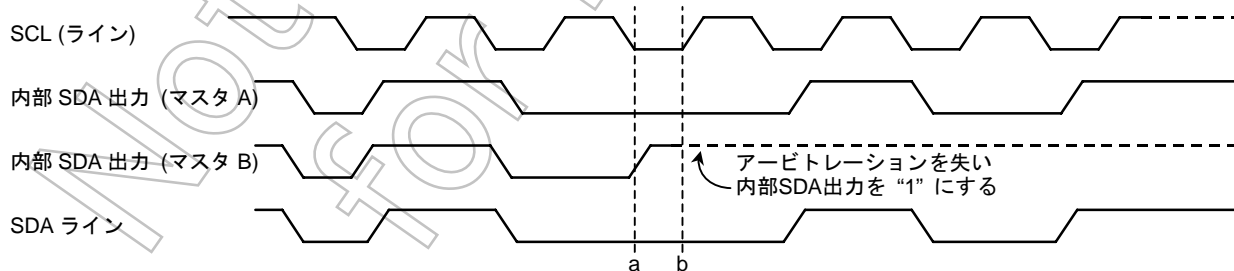


図 3.10.11 アービトレーションロスト

バスの SDA ラインのレベルと内部 SDA 出力のレベルの比較は、SCL ラインの立ち上がりで行います。この比較結果が不一致の場合、アービトレーションロストになり、SBI0SR<AL>が“1”にセットされます。

<AL>が“1”にセットされると SBI0SR<MST, TRX>は“0”にリセットされ、スレーブレシーバモードになります。そのため、<AL>が“1”にセットされた後のデータ転送ではクロックの出力を停止します。

<AL>は、SBI0DBR にデータをライトするか、SBI0DBR からデータをリード、または SBI0CR2 にデータをライトすると“0”にリセットされます。

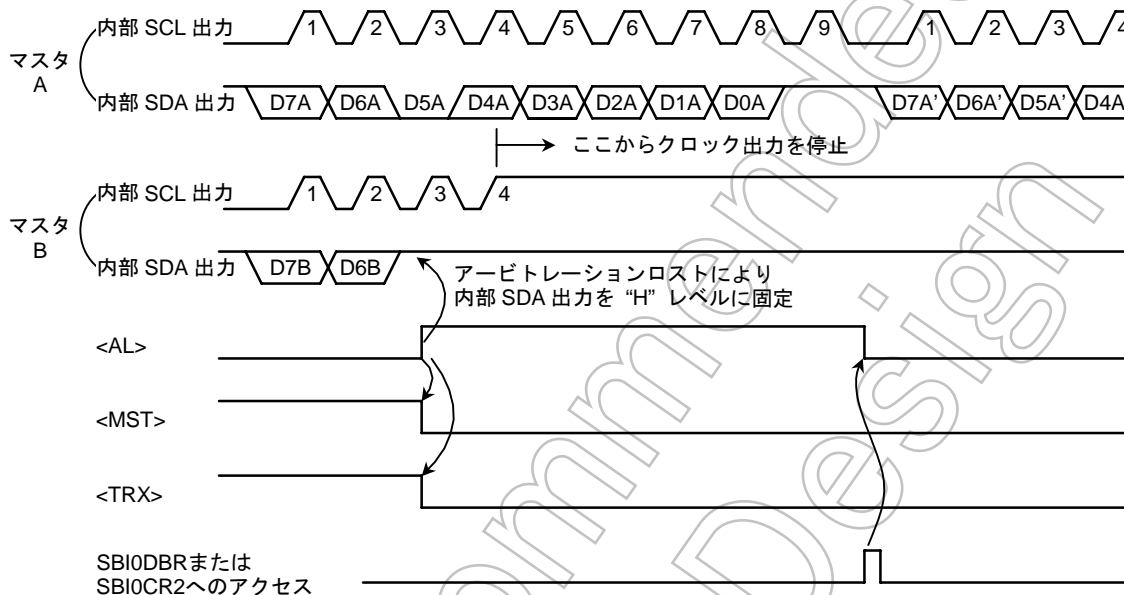


図 3.10.12 マスタ B の場合の例 (D7A = D7B, D6A = D6B)

#### (11) スレーブアドレス一致検出モニタ

SBI0SR<AAS>は、スレーブモード時、アドレス認識モード (I2C0AR<ALS> = “0”) のとき、ゼネラルコールまたは I2C0AR にセットした値と同じスレーブアドレスを受信すると“1”にセットされます。<ALS> = “1”のときは、最初の 1 ワードが受信されると“1”にセットされます。<AAS>は SBI0DBR にデータをライトするか、SBI0DBR からデータをリードすると“0”にクリアされます。

#### (12) ゼネラルコール検出モニタ

SBI0SR<AD0>は、スレーブモード時、ゼネラルコール (スタートコンディション後の 8 ビットのデータがすべて“0”) を受信したとき“1”にセットされ、バス上のスタートコンディション、またはストップコンディションが検出されると“0”にクリアされます。

#### (13) 最終受信ビットモニタ

SBI0SR<LRB>には、SCL ラインの立ち上がりで取り込まれた SDA ラインの値がセットされます。

アクノリッジメントモードのとき、INTSBI 割り込み要求発生直後に SBI0SR<LRB>をリードすると、ACK 信号がリードされます。

**(14) ソフトウェアリセット**

シリアルバスインタフェース回路が、外部からのノイズによりロックした場合、ソフトウェアリセット機能を使い、シリアルバスインタフェース回路を初期化することができます。

SBI0CR2<SWRST1:0>へ、最初に“10”、次に“01”をライトすると、シリアルバスインタフェース回路にリセット信号が入力され、回路が初期化されます。

このとき、SBI0CR2<SBIM1:0>を除くすべてのコントロールレジスタとステータスフラグはリセット直後の値となります。また、SBI0CR1<SWRMON>は、シリアルバスインタフェース回路の初期化が終了すると、自動的に“1”にセットされます。

**(15) シリアルバスインタフェースデータバッファレジスタ (SBI0DBR)**

SBI0DBR をリード/ライトすることで、受信データのリード/送信データのライトを行います。

また、マスタモード時において、このレジスタにスレーブアドレスと方向ビットを設定後、スタートコディションが発生します。

**(16) I<sup>2</sup>C バスアドレスレジスタ (I2C0AR)**

I2C0AR<SA6:0>は、スレーブデバイスとして動作する場合のスレーブアドレスを設定するビットです。

また、I2C0AR <ALS> = “0” に設定すると、マスタデバイスから出力されるスレーブアドレスを認識し、データフォーマットはアドレッシングフォーマットとなります。<ALS> = “1” に設定すると、スレーブアドレスを認識せず、データフォーマットはフリーデータフォーマットとなります。

**(17) ボーレートレジスタ (SBI0BR1)**

I<sup>2</sup>C バスを使用する前に、ボーレート回路制御レジスタ SBI0BR1<P4EN> に“1”をライトしてください。

**(18) IDLE2 設定レジスタ (SBI0BR0)**

SBI0BR0<I2SBIO>はIDLE2モードに遷移した際に動作の許可/禁止を設定するレジスタです。

HALT 命令を実行する前に、あらかじめ設定してください。

### 3.10.6 I<sup>2</sup>C バスモード時のデータ転送手順

#### (1) デバイスの初期化

最初に SBI0BR1<P4EN>, SBI0CR1<ACK, SCK2:0> を設定します。  
SBI0BR1<P4EN>="1" を、SBI0CR1 のビット 7~5, 3 には、"0" をライトしてください。

次に I2C0AR にスレーブアドレス <SA6:0> と <ALS> (アドレッシングフォーマット時、<ALS>="0") を設定します。

最後に、SBI0CR2<MST, TRX, BB> に "0"、<PIN> に "1"、<SBIM1:0> に "10"、ビット 1, 0 に "0" をライトし、初期状態をスレーブレシーバモードにします。

#### (2) スタートコンディション、スレーブアドレスの発生

##### 1. マスタモードの場合

マスタモード時は、スタートコンディションとスレーブアドレスを、次の手順で発生します。

はじめに、バスフリー状態 (<BB>="0") を確認します。

次に、SBI0CR1<ACK> に "1" をライトして、アクノリッジメントモードに設定します。また、SBI0DBR に、送信するスレーブアドレスと方向ビットのデータをライトします。

<BB>="0" の状態で、SBI0CR2<MST, TRX, BB, PIN> に "1111" をライトすると、バス上にスタートコンディションが発生します。スタートコンディションの発生に次いで、SCL 端子から 9 発のクロックを出力します。最初の 8 クロックで、SBI0DBR に設定したスレーブアドレスと方向ビットを出力します。9 クロック目で、SDA ラインを開放し、スレーブデバイスからのアクノリッジ信号を受信します。

9 クロック目の立ち下がり、INTSBI 割り込み要求が発生し、<PIN>="0" にクリアされます。マスタモード時は、<PIN>="0" の間 SCL ラインを "L" レベルに引きます。また、スレーブデバイスからのアクノリッジ信号が返ってきたときのみ、INTSBI 割り込み要求の発生により、送信した方向ビットに合わせて <TRX> は変化します。

##### 2. スレーブモードの場合

スレーブモードの場合は、スタートコンディションとスレーブアドレスを受信します。

マスタデバイスからのスタートコンディションを受信した後、SCL ラインの最初の 8 クロックで、マスタデバイスからのスレーブアドレスと方向ビットを受信します。ゼネラルコール、または I2C0AR に設定されたスレーブアドレスと同一のアドレスを受信したとき、9 クロック目で SDA ラインを "L" レベルに引き、アクノリッジ信号を出力します。

9 クロック目の立ち下がり、INTSBI 割り込み要求が発生し、<PIN>="0" にクリアされます。スレーブモード時は、<PIN>="0" の間、SCL ラインを "L" レベルに引きます。

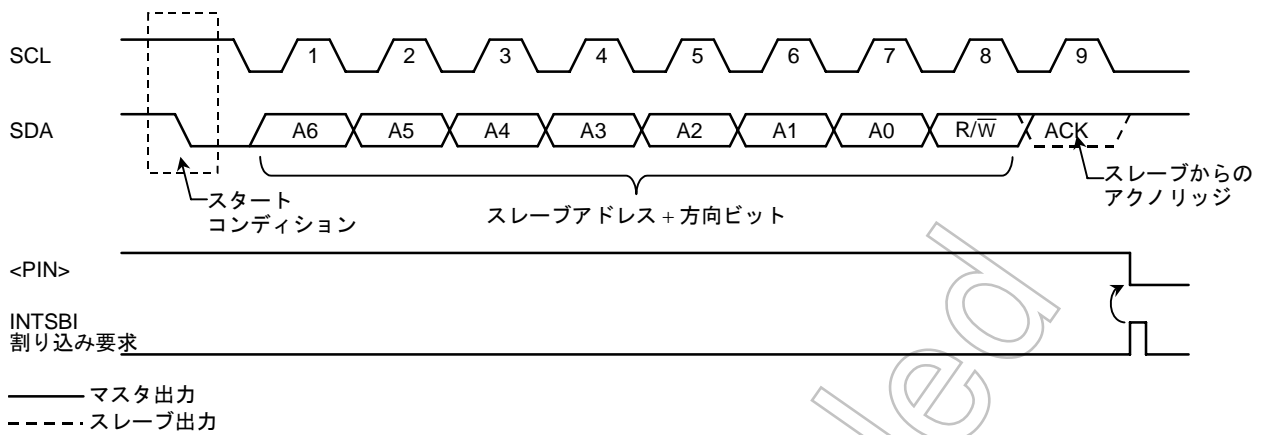


図 3.10.13 スタートコンディションとスレーブアドレスの発生

(3) 1 ワードのデータ転送

1 ワード転送終了の INTSBI 割り込みの処理で  $\langle \text{MST} \rangle$  をテストし、マスタモード/スレーブモードの判断をします。

1. マスタモードの場合 ( $\langle \text{MST} \rangle = "1"$ )

$\langle \text{TRX} \rangle$  をテストし、トランスミッタ/レシーバの判断をします。

トランスミッタモードの場合 ( $\langle \text{TRX} \rangle = "1"$ )

$\langle \text{LRB} \rangle$  をテストします。 $\langle \text{LRB} \rangle$  が "1" のとき、レシーバはデータを要求していないのでストップコンディションを発生する処理 (後記参照) を行ってデータ転送を終了します。

$\langle \text{LRB} \rangle$  が "0" のとき、レシーバが次のデータを要求しています。次に転送するデータのビット数が 8 ビットのとき、SBI0DBR に転送データをライトします。8 ビット以外のときは  $\langle \text{BC2:0} \rangle$ ,  $\langle \text{ACK} \rangle$  を設定し、転送データを SBI0DBR にライトします。データをライトすると  $\langle \text{PIN} \rangle$  が "1" になり SCL 端子から次の 1 ワードのデータ転送用のシリアルクロックが発生され、SDA 端子から 1 ワードのデータが転送されます。転送終了後 INTSBI 割り込み要求が発生し、 $\langle \text{PIN} \rangle$  が "0" になり SCL 端子を "L" レベルに引きます。複数ワードの転送が必要な場合は、上記  $\langle \text{LRB} \rangle$  のテストから繰り返します。

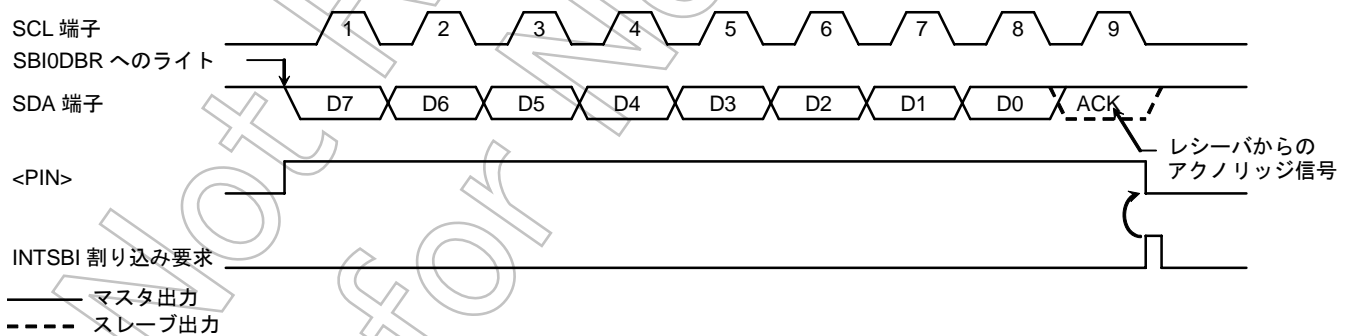


図 3.10.14  $\langle \text{BC2:0} \rangle = "000"$ ,  $\langle \text{ACK} \rangle = "1"$  のときの例 (トランスミッタモード)

## レシーバモードの場合 (&lt;TRX&gt; = "0")

転送するデータのビット数が8ビット以外のときは <BC2:0>, <ACK> を設定し、SCL ラインを開放するために SBI0DBR から受信データをリードします (スレーブアドレス送信直後のリードデータは不定です)。データをリードすると <PIN> は "1" になり、次の1ワードのデータ転送用シリアルクロックを SCL 端子に出力し、アクノリッジのタイミングで "L" レベルを SDA 端子に出力します。

その後、INTSBI 割り込み要求が発生し、<PIN> が "0" になり SCL 端子を "L" レベルにひきます。SBI0DBR から受信データをリードするたびに、1ワードの転送クロックとアクノリッジを出力します。

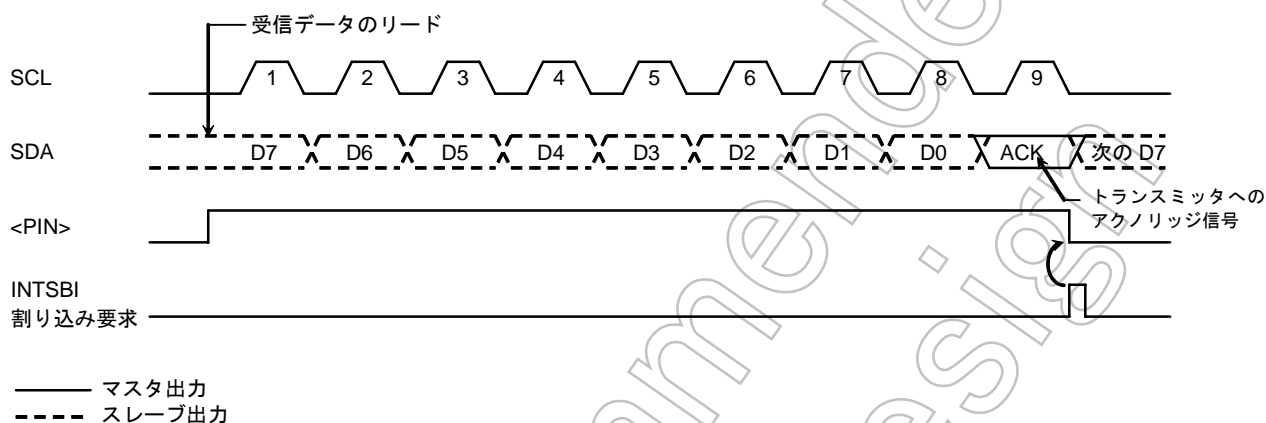


図 3.10.15 <BC2:0> = "000", <ACK> = "1" のときの例 (レシーバモード)

トランスミッタに対してデータの送信を終了させるときは、最後に受信したいデータの1ワード手前のデータをリードする前に <ACK> を "0" にクリアします。これにより、最終データのアクノリッジのためのクロックは発生されなくなります。転送終了の割り込み要求発生後の処理で <BC2:0> = "001" に設定し、データをリードすると、1ビット転送のためのクロックを発生します。このときマスタはレシーバなので、バスの SDA ラインは "H" レベルを保ちます。トランスミッタは ACK 信号としてこの "H" レベルを受信するので、レシーバはトランスミッタへ送信終了を知らせることができます。

この1ビット転送の受信終了割り込み要求後の処理で、ストップコンディションを発生させ、データ転送を終了させます。

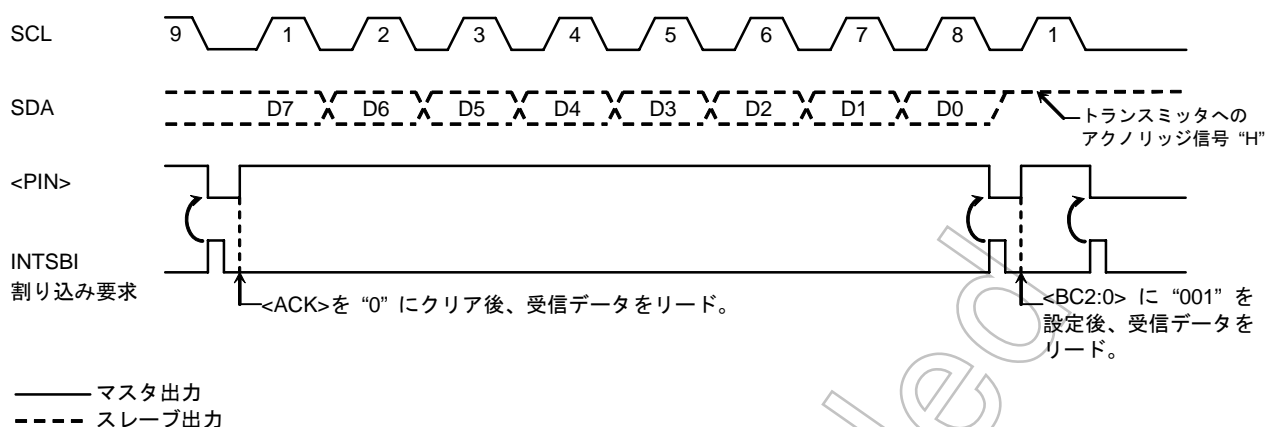


図 3.10.16 マスタレシーバモード時、データの送信を終了させるときの処理

2. スレーブモードの場合 (<MST> = "0")

スレーブモード時は、通常のスレーブモードとしての処理、またはアービトレーションロストを検出し、スレーブモードになったときの処理を行います。

スレーブモードのとき、マスタが送ったスレーブアドレス、またはゼネラルコールを受信したとき、もしくは、受信したスレーブアドレスが一致した後、または、ゼネラルコールを受信した後のデータ転送終了時に INTSBI 割り込み要求が発生します。また、マスタモードのとき、アービトレーションロストを検出するとスレーブモードとして動作し、アービトレーションロストを検出したワード転送の終了時に INTSBI 割り込み要求が発生します。INTSBI 割り込み要求が発生すると <PIN> が "0" にリセットされ、SCL 端子を "L" レベルに引きます。SBI0DBR にデータをライト、SBI0DBR からデータをリード、または <PIN> に "1" を設定すると、SCL 端子が  $t_{LOW}$  後に開放されます。

SBI0SR<AL>, <TRX>, <AAS>, <AD0> をテストし、場合分けを行います。表 3.10.1 にスレーブモード時の状態と必要な処理を示します。



表 3.10.1 スレーブモード時の処理

<TRX>	<AL>	<AAS>	<AD0>	状 態	処 理
1	1	1	0	スレーブアドレス送信中にアービトレーションロストを検出し、ほかのマスタが送った方向ビットが“1”のスレーブアドレスを受信	1 ワードのビット数を <BC2:0> にセットし、送信するデータを SBI0DBR にライトします。
	0	1	0	スレーブレシーバモード時、マスタが送った方向ビットが“1”のスレーブアドレスを受信	
		0	0	スレーブトランスミッタモード時、1 ワードのデータの送信が終了	
0	1	1	1/0	スレーブアドレス送信中にアービトレーションロストを検出し、ほかのマスタが送った方向ビットが“0”のスレーブアドレス、またはゼネラルコールを受信	<PIN> を“1” にセットするために SBI0DBR をリードするか(ダミーリード)、または <PIN> に“1” をライトします。
		0	0	スレーブアドレスを送信中またはデータ送信中にアービトレーションロストを検出し、そのワードの転送が終了	
	0	1	1/0	スレーブレシーバモード時、マスタの送った方向ビットが“0”のスレーブアドレス、またはゼネラルコールを受信	
		0	1/0	スレーブレシーバモード時、1 ワードのデータの受信が終了	

## (4) ストップコンディションの発生

SBI0SR<BB> = “1” のときに、SBI0CR2<MST, TRX, PIN>に “1”、<BB>に “0” をライトすると、バス上にストップコンディション出力のシーケンスを開始します。バス上にストップコンディションが発生するまで、<MST, TRX, BB, PIN>の内容を書き替えないでください。

なお、バスの SCL ラインがほかのデバイスにより引かれていた場合、SCL ラインが開放されるのを待ち、SDA 端子が立ち上がり、ストップコンディションが発生します。

<MST, TRX, PIN>に “1”、<BB>に “0” をライトした場合（マスタモードでのストップコンディション発生）は、ストップコンディションを待たずにライト後、内部 SCL が “1” になると SBI0SR<BB>が “0” になります。

よって、バスフリー状態の検出には、ポート入力による SCL, SDA 端子の信号レベル “1” の確認が必要となります。

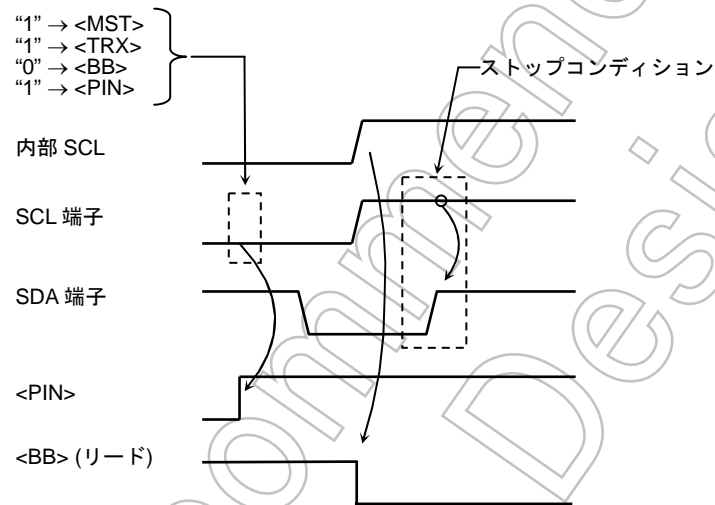


図 3.10.17 ストップコンディションの発生 (シングルマスタの場合)

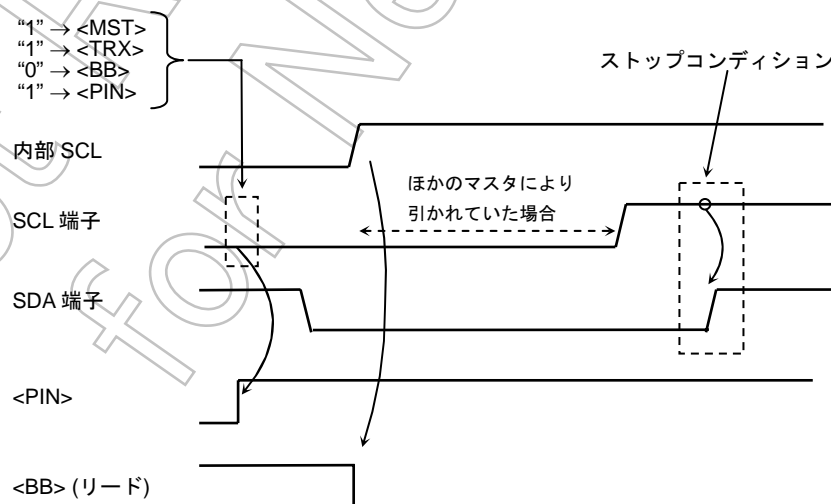


図 3.10.18 ストップコンディションの発生 (マルチマスタの場合)

## (5) 再スタートの手順

再スタートはマスタデバイスがスレーブデバイスに対して、データ転送を終了させずに転送の方向を変化させるときに使用します。マスタモード時、再スタートを発生する場合の手順を以下に示します。

まず、SBI0CR2<MST, TRX, BB>に“0”、<PIN>に“1”をライト、バスを解放します。このとき SDA 端子は“H”レベルを保ち、SCL 端子が開放され、バス上にストップコンディションが発生されないため、ほかのデバイスから見るとバスはビジー状態のままです。このあと、SBI0SR<BB>をテストして“0”になるまで待ち、SCL 端子が開放されたことを SBI0SR<BB>="0",もしくはポート設定を変更し、SCL 端子の信号レベル“1”の確認を行います。

次に<LRB>をテストして“1”になるまで待ち、ほかのデバイスがバスの SCL ラインを“L”レベルにひいていないことを確認します。以上の手順によってバスがフリー状態になっていることを確認した後に、前記(2)の手順でスタートコンディションの発生を行います。

なお、再スタート時のセットアップタイムを満たすために、バスフリーの確認からスタートの発生まで、最低 4.7  $\mu$ s のソフトウェアによる待ち時間が必要です。

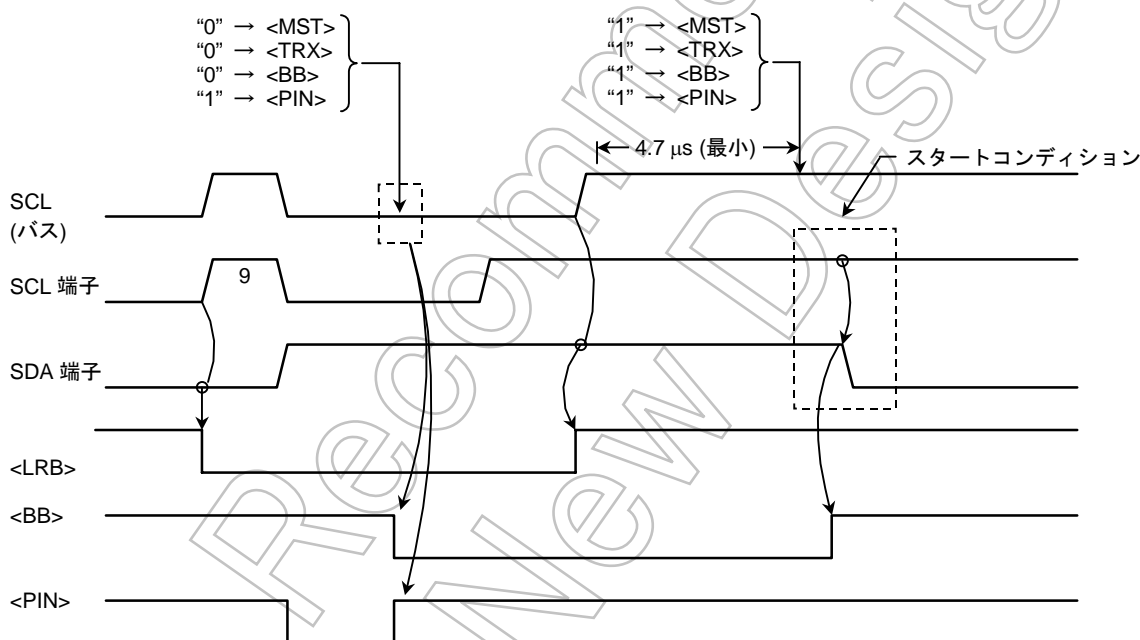


図 3.10.19 再スタートを発生する場合のタイミングチャート

### 3.10.7 クロック同期式 8 ビット SIO モード時の制御

シリアルバスインタフェースをクロック同期式 8 ビット SIO モードで使用するときの制御、および、動作状態のモニタは、以下のレジスタで行います。

シリアルバスインタフェース制御レジスタ 1

SBI0CR1 (0240H)	Bit symbol	SIOS	SIOINH	SIOM1	SIOM0		SCK2	SCK1	SCK0
	Read/Write	W					W		W
	リセット後	0	0	0	0		0	0	0
	機能	転送の開始/終了 0: 終了 1: 開始	転送の強制停止 0: 転送継続 1: 強制停止	転送モードの選択 00: 送信モード 01: (Reserved) 10: 送受信モード 11: 受信モード			シリアルクロック周波数の選択とリセット モニタ		

リード  
モディファイ  
ライト  
できません。

シリアルクロック周波数の選択 <SCK2:0> @ライト

000	n=4	1.7 MHz	システムクロック: fc クロックギア: fc/1 fc = 27 MHz (SCK 端子への出力) $周波数 = \frac{fc}{2^n}$ [Hz]
001	n=5	843.8 kHz	
010	n=6	421.9 kHz	
011	n=7	210.9 kHz	
100	n=8	105.5 kHz	
101	n=9	52.7 kHz	
110	n=10	26.4 kHz	
111	-	外部クロック (SCK 端子から入力)	

転送モードの選択

00	8 ビット送信モード
01	(Reserved)
10	8 ビット送受信モード
11	8 ビット受信モード

転送の強制停止

0	転送継続
1	強制停止 (停止後、自動的にクリア)

転送の開始/終了

0	終了
1	開始

注) 転送モード, シリアルクロックの設定時は、<SIOS> = "0" および <SIOINH> = "1" に設定してください。

シリアルバスインタフェースデータバッファレジスタ

SBI0DBR (0241H)	Bit symbol	DB7	DB6	DB5	DB4	DB3	DB2	DB1	DB0
	Read/Write	R (受信)/W (送信)							
	リセット後	不定							

リード  
モディファイ  
ライト  
できません。

図 3.10.20 SIO モード関係のレジスタ

シリアルバスインタフェース制御レジスタ 2

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0CR2 (0243H)	Bit symbol					SBIM1	SBIM0	-	-
	Read/Write					W		W	W
	リセット後					0	0	0	0
リード モディファイ ライト できません。	機能					シリアルバスインタフェースの動作モード選択 00: ポートモード 01: SIO モード 10: I <sup>2</sup> C バスモード 11: (Reserved)		注 2)	注 2)

注 1) クロック同期式 8 ビット SIO モードに切り替える前に、SBI0CR1<BC2:0> を “000” にクリアしてください。  
 注 2) SBI0CR2 のビット 1:0 には “00” 以外をライトしないでください。

シリアルバスインタフェースの動作モード選択

00	ポートモード (シリアルバスインタフェースの出力禁止)
01	クロック同期式 8 ビット SIO モード
10	I <sup>2</sup> C バスモード
11	(Reserved)

シリアルバスインタフェースレジスタ

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0SR (0243H)	Bit symbol					SIOF	SEF		
	Read/Write					R			
	リセット後					0	0		
	機能					シリアル転送動作状態モニタ	シフト動作状態モニタ		

シリアル転送動作状態モニタ

0	転送終了
1	転送中

シフト動作状態モニタ

0	シフト動作終了
1	シフト転送中

シリアルバスインタフェースポーレートレジスタ 0

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0BR0 (0244H)	Bit symbol	-	I2SBI0						
	Read/Write	W	R/W						
	リセット後	0	0						
リード モディファイ ライト できません。	機能	“0”をライトしてください。	IDLE2 0: 停止 1: 動作						

IDLE2 時の動作

0	停止
1	動作

シリアルバスインタフェースポーレートレジスタ 1

		7	6	5	4	3	2	1	0
SBI0BR1 (0245H)	Bit symbol	P4EN	-						
	Read/Write	W							
	リセット後	0	0						
リード モディファイ ライト できません。	機能	内部クロック 0: 停止 1: 動作	“0”をライトしてください。						

内部ポーレート回路制御

0	停止
1	動作

図 3.10.21 SIO モード関係のレジスタ

## (1) シリアルクロック

## 1. クロックソース

SBI0CR1<SCK2:0>により、次の選択ができます。

内部クロック

内部クロックモードでは7種類の周波数が選択できます。シリアルクロックはSCK端子より外部に出力されます。

プログラムでデータのライト(送信時)、またはデータのリード(受信時)がこのシリアルクロックレートに追従できないときには、自動的にシリアルクロックを停止し、それらの処理が終了するまで次のシフト動作を待機させる自動ウェイト機能を持っています。

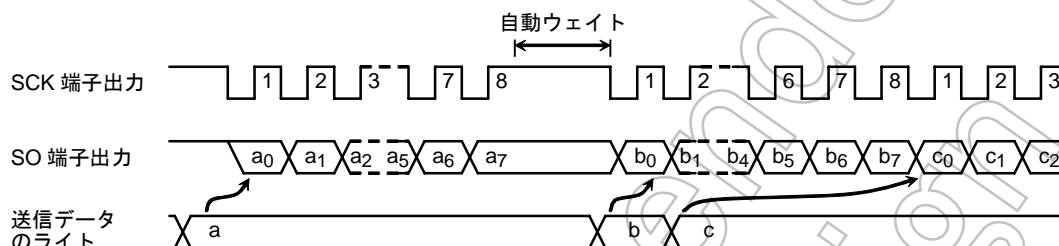


図 3.10.22 自動ウェイト機能

外部クロック (<SCK2:0> = "111")

外部からSCK端子に供給されるクロックをシリアルクロックとして用います。なお、シフト動作を確実にを行うためには、シリアルクロックの“H”レベル、“L”レベル幅は、下記に示すパルス幅が必要です。従って、最大転送周波数は1.7MHz ( $f_c = 27\text{MHz}$ 時)です。

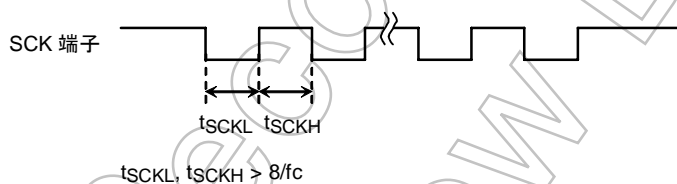


図 3.10.23 外部クロック入力時の最大転送周波数

## 2. シフトエッジ

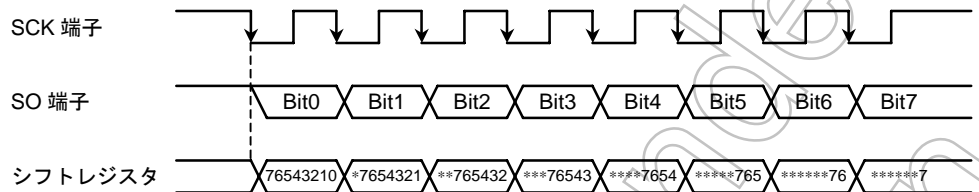
送信は前縁シフト, 受信は後縁シフトになります。

前縁シフト

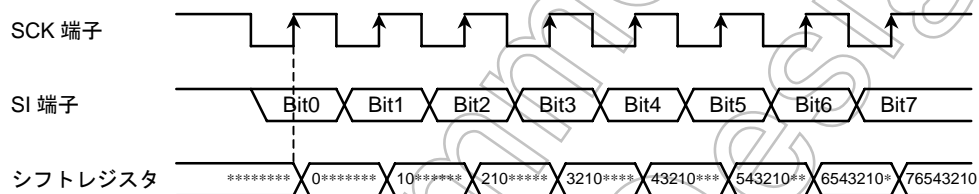
シリアルクロックの前縁 (SCK 端子入出力の立ち下がりエッジ) でデータをシフトします。

後縁シフト

シリアルクロックの後縁 (SCK 端子入出力の立ち上がりエッジ) でデータをシフトします。



(a) 前縁シフト



(b) 後縁シフト

\*: Don't care

図 3.10.24 シフトエッジ

## (2) 転送モード

SBI0CR1<SIOM1:0> で、送信/受信/送受信モードを選択します。

## 1. 8ビット送信モード

制御レジスタに送信モードをセットした後、送信データを SBI0DBR にライトします。

送信データのライト後、SBI0CR1<SIOS> = “1” をライトすることにより送信が開始されます。送信データは、SBI0DBR からシフトレジスタに移され、シリアルクロックに同期して最下位ビット (LSB) 側から SO 端子に出力されます。送信データがシフトレジスタに移されると、SBI0DBR が空になりますので、次の送信データを要求する INTSBI (バッファエンプティ) 割り込み要求が発生します。

内部クロック動作の場合、8ビットのデータをすべて送信した後、次のデータがセットされていないとシリアルクロックを停止して自動ウェイト動作を行います。次の送信データをライトすると、自動ウェイト動作は解除されます。

外部クロック動作の場合、次のデータのシフト動作に入る前に、SBI0DBR にデータがライトされている必要があります。従って、転送速度は、割り込み要求の発生から割り込みサービスプログラムにて、SBI0DBR にデータをライトするまでの最大遅れ時間により決まります。

送信開始時、SBI0SR<SIOF> が “1” となってから SCK の立ち下がりエッジまでの間、前回送信したデータの最後のビットと同じ値が出力されます。

送信を終了させるには、INTSBI 割り込みサービスプログラムで <SIOS> = “0” をライトするか <SIOINH> = “1” をライトします。<SIOS> がクリアされると、データがすべて出力された時点で送信終了します。プログラムで送信の終了の確認は SBI0SR<SIOF> で行います。<SIOF> は送信の終了で “0” になります。<SIOINH> = “1” をライトした場合は直ちに送信を打ち切り、<SIOF> は “0” になります。

外部クロック動作では、次の送信データのシフト動作に入る前に <SIOS> を “0” にクリアする必要があります。もしシフトアウトする前に <SIOS> がクリアされなかった場合は、ダミーのデータの送信後に停止します。



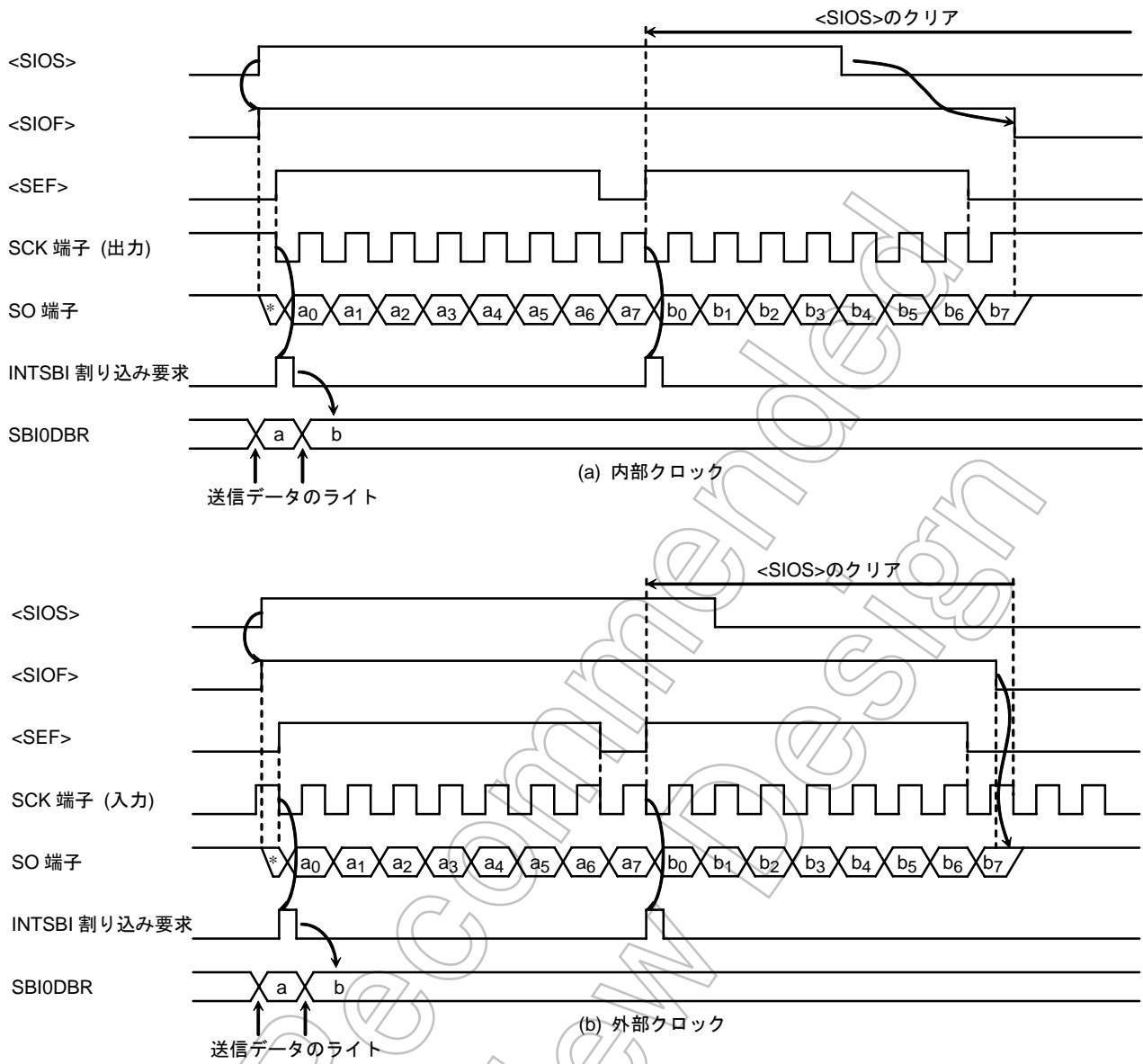


図 3.10.25 送信モード

例: <SIOS> の送信終了指示 (外部クロックの場合)。

```

STEST1 : BIT 2, (SBI0SR) ; If <SEF> = 1 then loop
        JR NZ, STEST1
STEST2 : BIT 0, (P6) ; If SCK = 0 then loop
        JR Z, STEST2
        LD (SBI0CR1), 00000111B ; <SIOS> ← 0
    
```

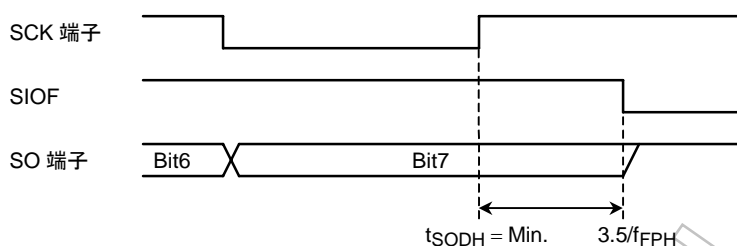


図 3.10.26 送信終了時の送信データ保持時間

## 2. 8ビット受信モード

制御レジスタに受信モードをセットした後、 $\text{SBI0CR1}\langle\text{SIOS}\rangle = "1"$  をライトすることにより受信可能となります。シリアルクロックに同期して、SI 端子より最下位ビット側からシフトレジスタへデータを取り込みます。8ビットのデータが取り込まれると、シフトレジスタから  $\text{SBI0DBR}$  に受信データがライトされ、受信データのリードを要求する  $\text{INTSBI}$  (バッファフル) 割り込み要求が発生します。受信データは、割り込みサービスプログラムにて  $\text{SBI0DBR}$  からリードします。

内部クロック動作の場合、受信データが  $\text{SBI0DBR}$  からリードされるまで、シリアルクロックを停止する自動ウェイト動作を行います。

外部クロック動作の場合は、シフト動作が外部から供給されるクロックに同期しますので、次のシリアルクロックが入力される前に受信データをリードします。もし、受信データがリードされない場合、それ以降に入力される受信データはキャンセルされます。外部クロック動作での最大転送速度は、割り込み要求の発生から受信データのリードまでの最大遅れ時間により決まります。

受信を終了させるには、 $\text{INTSBI}$  割り込みサービスプログラムで  $\langle\text{SIOS}\rangle = "0"$  をライトするか、 $\langle\text{SIOINH}\rangle = "1"$  をライトします。 $\langle\text{SIOS}\rangle$  がクリアされると受信データが全ビットそろい、 $\text{SBI0DBR}$  へのライトが完了した時点で受信が終了します。プログラムによる受信終了の確認は、 $\text{SBI0SR}\langle\text{SIOF}\rangle$  で行います。 $\langle\text{SIOF}\rangle$  は受信の終了で "0" にクリアされます。受信終了の確認後、最終受信データをリードします。 $\langle\text{SIOINH}\rangle = "1"$  をライトした場合は、直ちに受信を打ち切り、 $\langle\text{SIOF}\rangle$  は "0" になります (受信データは無効になりますのでリードする必要はありません)。

注) 転送モードを切り替えると、 $\text{SBI0DBR}$  の内容は保持されません。もし、転送モードの切り替えが必要な場合は、受信終了指示 ( $\langle\text{SIOS}\rangle = "0"$  をライト) を行い、最終受信データをリードした後で切り替えてください。

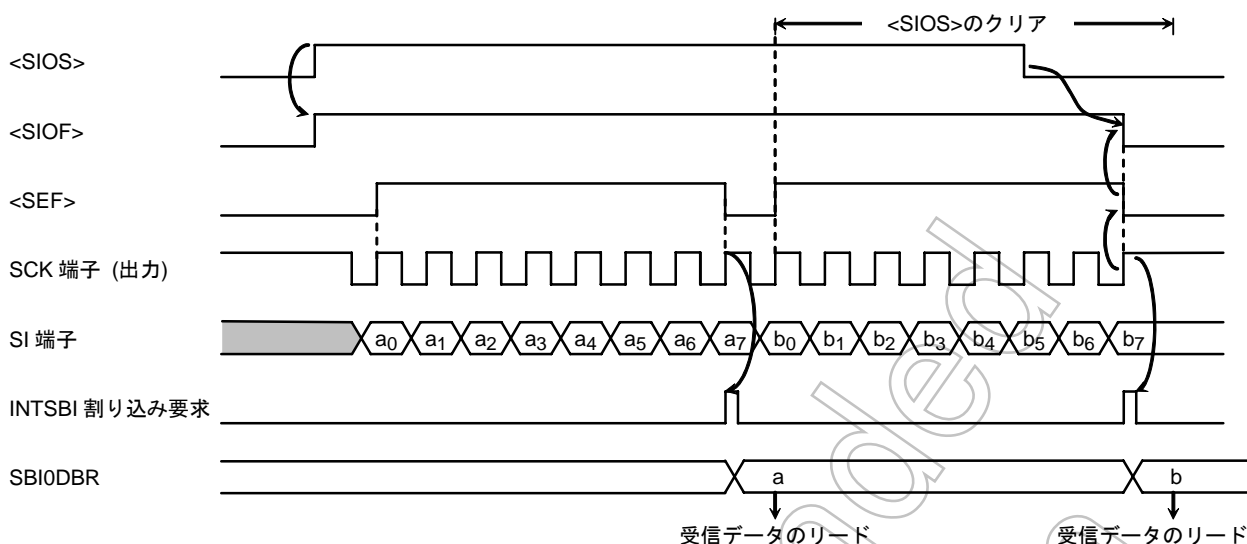


図 3.10.27 受信モード (例: 内部クロック)

### 3. 8ビット送受信モード

制御レジスタに送受信モードをセットした後、送信データを **SBI0DBR** にライトします。その後、**SBI0CR1<SIOS>** に“1”をセットすることにより送受信可能となります。最下位ビットから、シリアルクロックの立ち下がりでの送信データが **SO** 端子から出力され、立ち上がりで受信データが **SI** 端子から取り込まれます。8ビットのデータが取り込まれると、シフトレジスタから **SBI0DBR** へ受信データが転送され、**INTSBI** 割り込み要求が発生します。割り込みサービスプログラムにて受信データをデータバッファレジスタからリード、その後、送信データをライトします。**SBI0DBR** は、送信/受信モードで兼用していますので、送信データは必ず受信データをリードしてからライトするようにしてください。

内部クロック動作の場合、受信データをリードし、次の送信データをライトするまで自動ウェイト動作を行います。

外部クロック動作の場合は、シフト動作が外部から供給されるシリアルクロックに同期しますので、次のシフト動作に入る前に受信データをリードし、次の送信データをライトする必要があります。外部クロック動作での最大転送速度は、割り込み要求の発生から受信データをリードし、送信データをライトするまでの最大遅れ時間により決まります。

送信開始時、**<SIOF>** が“1”となってから **SCK** の立ち下がりエッジまでの間、前回送信したデータの最後のビットと同じ値が出力されます。

送受信を終了させるには、**INTSBI** 割り込みサービスプログラムで **<SIOS> = “0”** をライトするか、**SBI0CR1<SIOINH> = “1”** をライトします。**<SIOS>** がクリアされると、受信データがそろい、**SBI0DBR** への転送が完了した時点で送受信が終了します。プログラムによる送受信終了の確認は、**SBI0SR<SIOF>** で行います。**<SIOF>** は送受信の終了で“0”にクリアされます。**<SIOINH>** をセットした場合は、直ちに送受信を打ち切り、**<SIOF>** は“0”にクリアされます。

注) 転送モードを切り替えると **SBI0DBR** の内容は保持されません。もし、転送モードの切り替えが必要な場合は、送受信終了指示 (**<SIOS> = “0”** をライト) を行い、最終受信データをリードした後で切り替えてください。

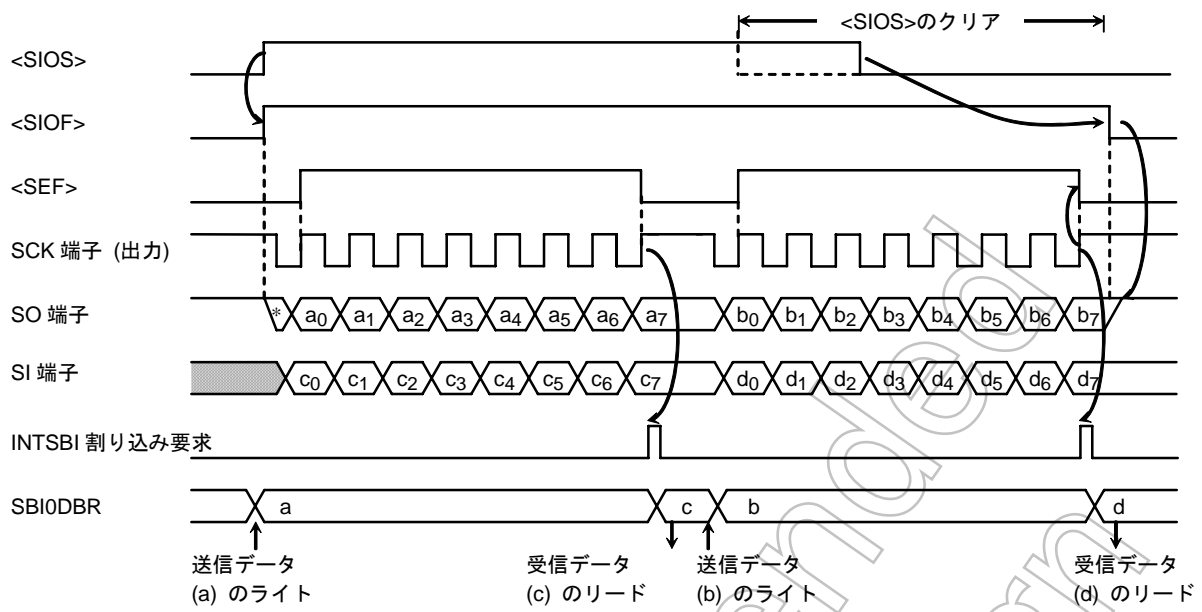


図 3.10.28 送受信モード (例: 内部クロック)

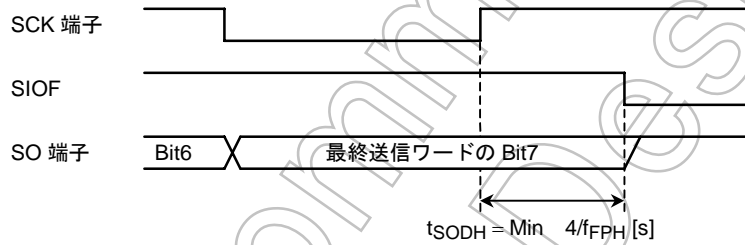


図 3.10.29 送受信終了時の送信データ保持時間 (送受信モード時)

### 3.11 アナログ/デジタルコンバータ

TMP91FY42 は、8 チャンネルのアナログ入力を持つ、10 ビット逐次比較方式アナログ/デジタルコンバータ (AD コンバータ) を内蔵しています。

図 3.11.1 に、AD コンバータのブロック図を示します。

8 チャンネルのアナログ入力端子 (AN0~AN7) は、入力専用ポート 5 と兼用で入力ポートとしても使用できます。

注) IDLE2, IDLE1, STOP モードにより電源電流を低減させる場合は、タイミングにより内部コンパレータがイネーブル状態のままスタンバイに入ることがありますので、AD コンバータの動作が停止していることを確認してから HALT 命令を実行してください。

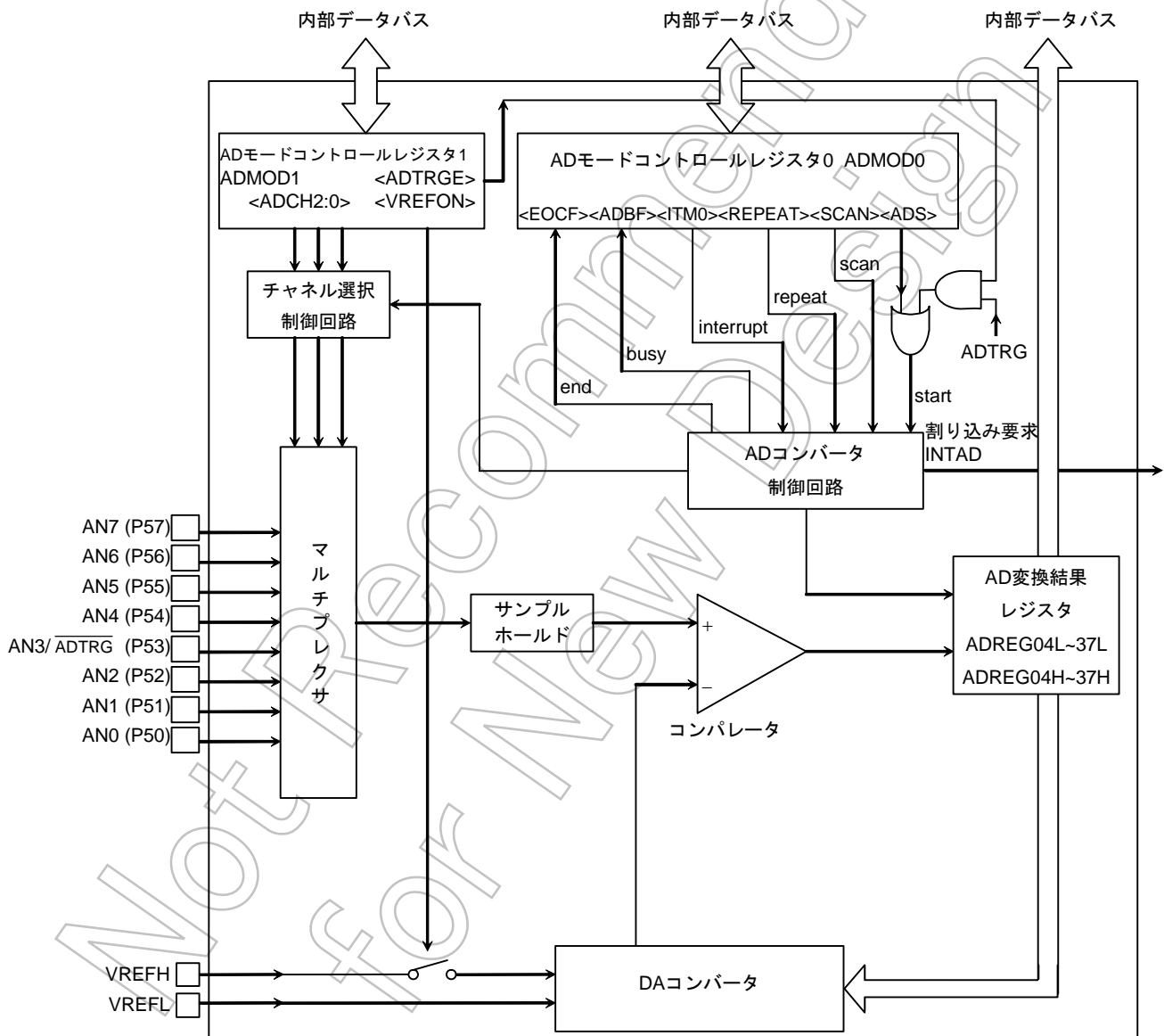


図 3.11.1 AD コンバータのブロック図

3.11.1 コントロールレジスタ

AD コンバータは、AD モードコントロールレジスタ (ADMOD0, ADMOD1) により制御されています。また、AD 変換結果は、AD 変換結果上位/下位レジスタ ADREG04H/L, ADREG15H/L, ADREG26H/L, ADREG37H/L の 8 つのレジスタに格納されます。

図 3.11.2 にADコンバータ関係のレジスタを示します。

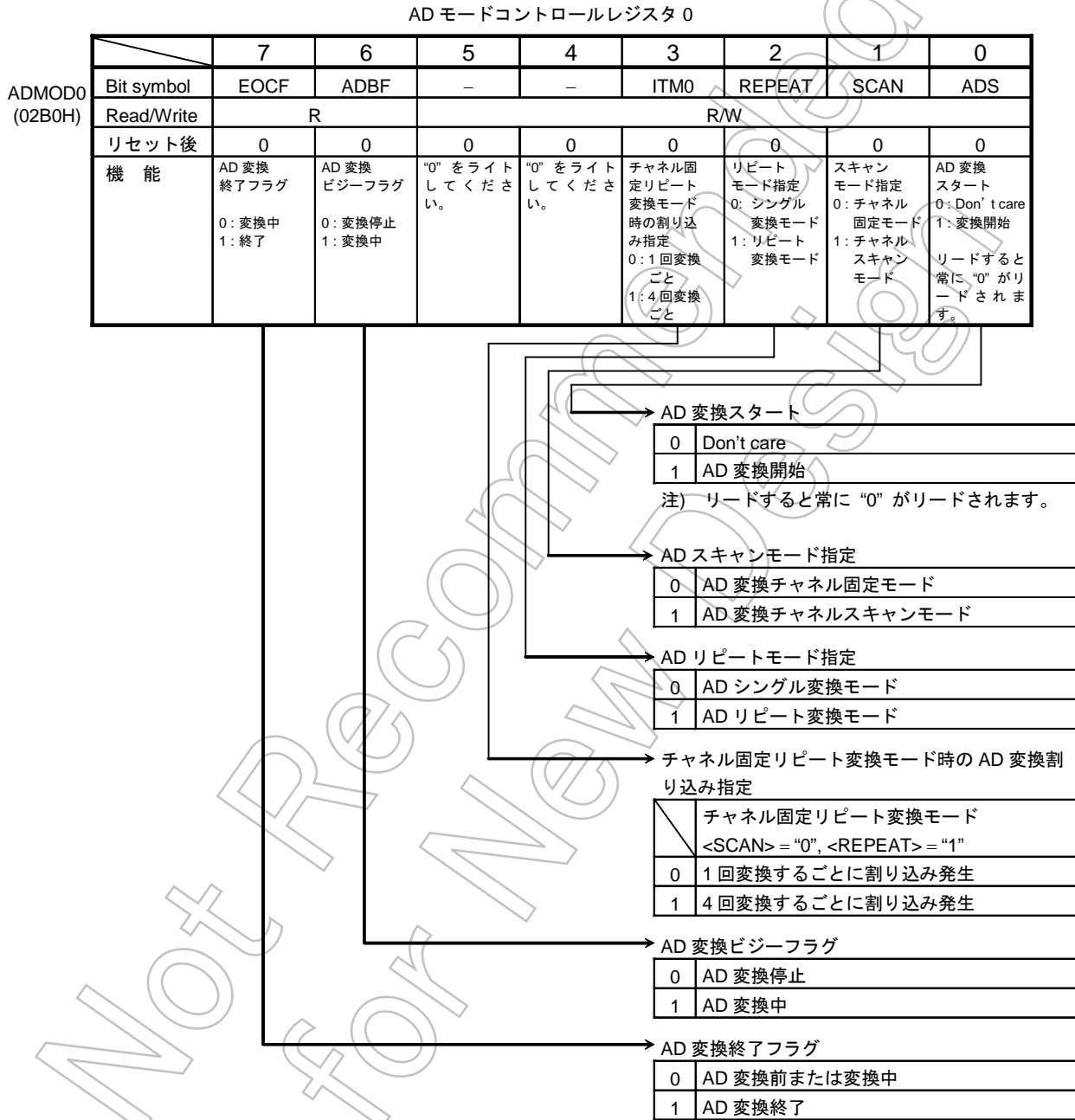


図 3.11.2 AD コンバータ関係のレジスタ

AD モードコントロールレジスタ 1

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit symbol	VREFON	I2AD			ADTRGE	ADCH2	ADCH1	ADCH0
Read/Write	R/W	R/W			R/W			
リセット後	0	0			0	0	0	0
機能	VREF 印加制御 0: OFF 1: ON	IDLE2 0: 停止 1: 動作			AD 外部 トリガ スタート 制御 0: 禁止 1: 許可	アナログ入力チャンネル選択		

アナログ入力チャンネル選択

	<SCAN>	0 (チャンネル) 固定	1 (チャンネル) スキャン
<ADCH2:0>			
000		AN0	AN0
001		AN1	AN0 → AN1
010		AN2	AN0 → AN1 → AN2
011 (注)		AN3	AN0 → AN1 → AN2 → AN3
100		AN4	AN4
101		AN5	AN4 → AN5
110		AN6	AN4 → AN5 → AN6
111		AN7	AN4 → AN5 → AN6 → AN7

外部トリガ ( $\overline{\text{ADTRG}}$  入力) による AD 変換スタート制御

0	ディセーブル
1	イネーブル

IDLE2 制御

0	停止
1	動作

AD コンバータ用基準電圧印加制御

0	OFF
1	ON

変換スタート前 (ADMOD0<ADS> に “1” をライトする前) に、<VREFON> を “1” に設定してください。

注) AN3 端子は、 $\overline{\text{ADTRG}}$  入力端子と兼用になっています。このため <ADTRGE> = “1” で  $\overline{\text{ADTRG}}$  を使用している場合は、<ADCH2:0> = “011” に設定しないでください。

図 3.11.3 AD コンバータ関係のレジスタ

AD 変換結果下位レジスタ 0/4

		7	6	5	4	3	2	1	0	
ADREG04L (02A0H)	Bit symbol	ADR01	ADR00						ADR0RF	
	Read/Write	R								R
	リセット後	不定								0
	機能	AD 変換結果下位 2ビット格納								AD 変換結果 格納フラグ 1: 変換結果あり

AD 変換結果上位レジスタ 0/4

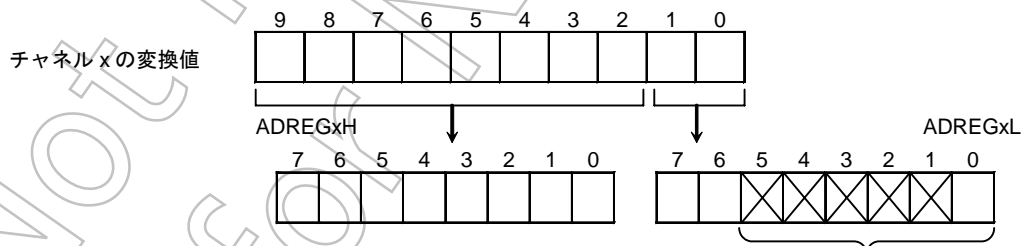
		7	6	5	4	3	2	1	0
ADREG04H (02A1H)	Bit symbol	ADR09	ADR08	ADR07	ADR06	ADR05	ADR04	ADR03	ADR02
	Read/Write	R							
	リセット後	不定							
	機能	AD 変換結果上位 8ビット格納							

AD 変換結果下位レジスタ 1/5

		7	6	5	4	3	2	1	0	
ADREG15L (02A2H)	Bit symbol	ADR11	ADR10						ADR1RF	
	Read/Write	R								R
	リセット後	不定								0
	機能	AD 変換結果下位 2ビット格納								AD 変換結果 格納フラグ 1: 変換結果あり

AD 変換結果上位レジスタ 1/5

		7	6	5	4	3	2	1	0
ADREG15H (02A3H)	Bit symbol	ADR19	ADR18	ADR17	ADR16	ADR15	ADR14	ADR13	ADR12
	Read/Write	R							
	リセット後	不定							
	機能	AD 変換結果上位 8ビット格納							



- ビット5~1をリードすると、常に“1”になります。
- ビット0は、AD 変換結果格納フラグ <ADR<sub>x</sub>RF> です。AD 変換値が格納されると、“1”にセットされます。どちらかのレジスタ (ADREG<sub>x</sub>H, ADREG<sub>x</sub>L) をリードすると、“0”にクリアされます。

図 3.11.4 AD コンバータ関係のレジスタ



AD 変換結果下位レジスタ 2/6

	7	6	5	4	3	2	1	0
ADREG26L (02A4H)	Bit symbol	ADR21	ADR20					ADR2RF
	Read/Write	R						R
	リセット後	不定						0
	機能	AD 変換結果下位 2ビット格納						AD 変換結果 格納フラグ 1: 変換結果あり

AD 変換結果上位レジスタ 2/6

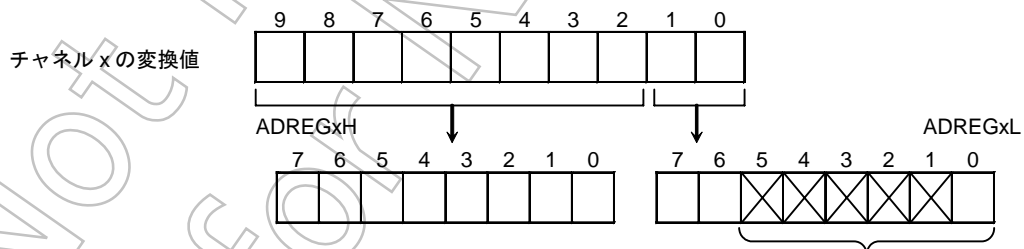
	7	6	5	4	3	2	1	0	
ADREG26H (02A5H)	Bit symbol	ADR29	ADR28	ADR27	ADR26	ADR25	ADR24	ADR23	ADR22
	Read/Write	R							
	リセット後	不定							
	機能	AD 変換結果上位 8ビット格納							

AD 変換結果下位レジスタ 3/7

	7	6	5	4	3	2	1	0
ADREG37L (02A6H)	Bit symbol	ADR31	ADR30					ADR3RF
	Read/Write	R						R
	リセット後	不定						0
	機能	AD 変換結果下位 2ビット格納						AD 変換結果 格納フラグ 1: 変換結果あり

AD 変換結果上位レジスタ 3/7

	7	6	5	4	3	2	1	0	
ADREG37H (02A7H)	Bit symbol	ADR39	ADR38	ADR37	ADR36	ADR35	ADR34	ADR33	ADR32
	Read/Write	R							
	リセット後	不定							
	機能	AD 変換結果上位 8ビット格納							



- ビット5~1をリードすると、常に“1”になります。
- ビット0は、AD変換結果格納フラグ <ADRxRF> です。AD変換値が格納されると、“1”にセットされます。どちらかのレジスタ (ADREGxH, ADREGxL) をリードすると、“0”にクリアされます。

図 3.11.5 ADコンバータ関係のレジスタ

## 3.11.2 動作説明

## (1) アナログ基準電圧

アナログ基準電圧の“H”レベル側を VREFH 端子に、“L”レベル側を VREFL 端子に印加します。VREFH~VREFL 間の基準電圧をストリング抵抗により 1024 分割し、アナログ入力電圧と比較判定を行うことにより、AD 変換を行います。

ADMOD1<VREFON>に“0”をライトすることにより、VREFH~VREFL 間のスイッチを OFF できます。なお、OFF している状態から AD 変換スタートをさせる場合は、必ず <VREFON> に“1”をライトした後、内部基準電圧が安定するまでの 3 μs (システムクロック周波数に関係ありません) 待ち、ADMOD0<ADS> に“1”をライトしてください。

## (2) アナログ入力チャンネルの選択

アナログ入力チャンネルの選択は、AD コンバータの動作モードによって異なります。

- アナログ入力チャンネルを固定で使用する場合 (ADMOD0<SCAN> = “0”)

ADMOD1<ADCH2:0> の設定により、アナログ入力 AN0~AN7 端子の中から 1 チャンネルを選択します。

- アナログ入力チャンネルをスキャンで使用する場合 (ADMOD0<SCAN> = “1”)

ADMOD1<ADCH2:0> の設定により、8 種類のスキャンモードの中から 1 つのスキャンモードを選択します。

表 3.11.1 に、動作モード別のアナログ入力チャンネルの選択を示します。

リセット後、ADMOD0<SCAN> は“0”に、ADMOD1<ADCH2:0> は“000”に初期化されますので、AN0 端子のチャンネル固定入力を選択されます。なお、アナログ入力チャンネルとして使用しない端子は、通常の入力ポートとして使用できます。

表 3.11.1 アナログ入力チャンネルの選択

<ADCH2:0>	チャンネル固定 <SCAN> = “0”	チャンネルスキャン <SCAN> = “1”
000	AN0	AN0
001	AN1	AN0 → AN1
010	AN2	AN0 → AN1 → AN2
011	AN3	AN0 → AN1 → AN2 → AN3
100	AN4	AN4
101	AN5	AN4 → AN5
110	AN6	AN4 → AN5 → AN6
111	AN7	AN4 → AN5 → AN6 → AN7

## (3) AD 変換開始

AD 変換は、 $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{ADS}\rangle$  に“1”を設定するか、 $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}1\langle\text{ADTRGE}\rangle$  に“1”を設定し、 $\overline{\text{ADTRG}}$  端子より立ち下がりエッジを入力することにより開始されます。AD 変換が開始されると、AD 変換中を示す AD 変換ビジーフラグ  $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{ADBF}\rangle$  が“1”にセットされます。

AD 変換中、 $\langle\text{ADS}\rangle$  に“1”を設定すると再起動がかかります。その時点の AD 変換のデータが保証されているかどうかは、変換結果格納フラグ  $\overline{\text{ADREG}}\text{xxL}\langle\text{ADRxxRF}\rangle$  を確認して判断してください。

また、AD 変換中に、 $\overline{\text{ADTRG}}$  端子に立ち下がりエッジを入力しても無視されます。

## (4) AD 変換モードと AD 変換終了割り込み

AD 変換には、次の 4 つのモードが用意されています。

- チャンネル固定シングル変換モード
- チャンネルスキャンシングル変換モード
- チャンネル固定リピート変換モード
- チャンネルスキャンリピート変換モード

AD 変換モードの選択は、 $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{REPEAT, SCAN}\rangle$  で行います。

AD 変換が終了すると、AD 変換終了割り込み INTAD の割り込み要求が発生します。また、AD 変換終了を示す  $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{EOCF}\rangle$  が“1”にセットされます。

## 1. チャンネル固定シングル変換モード

$\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{REPEAT, SCAN}\rangle$  に“00”を設定すると、チャンネル固定シングル変換モードになります。

このモードでは、選択した 1 チャンネルの変換を 1 回だけ行います。変換が終了した後、 $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{EOCF}\rangle$  が“1”にセット、 $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{ADBF}\rangle$  が“0”にクリアされ、INTAD の割り込み要求が発生します。

## 2. チャンネルスキャンシングル変換モード

$\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{REPEAT, SCAN}\rangle$  に“01”を設定すると、チャンネルスキャンシングル変換モードになります。

このモードでは、選択したスキャンチャンネルの変換をそれぞれ 1 回だけ行います。スキャン変換が終了した後、 $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{EOCF}\rangle$  が“1”にセット、 $\overline{\text{ADM}}\text{MOD}0\langle\text{ADBF}\rangle$  が“0”にクリアされ、INTAD の割り込み要求が発生します。

## 3. チャネル固定リピート変換モード

ADMOD0<REPEAT, SCAN>に“10”を設定すると、チャネル固定リピート変換モードになります。

このモードでは、選択した1チャネルの変換を繰り返し行います。変換が終了した後、ADMOD0<EOCF>が“1”にセットされます。ADMOD0<ADBF>は“0”にクリアされず“1”を保持します。INTADの割り込み要求発生タイミングは、ADMOD0<ITM0>の設定により選択できます。

<ITM0>を“0”に設定すると、AD変換が1回終了するごとに割り込み要求が発生します。

<ITM0>を“1”に設定すると、AD変換が4回終了するごとに割り込み要求が発生します。

## 4. チャネルスキャンリピート変換モード

ADMOD0<REPEAT, SCAN>に“11”を設定すると、チャネルスキャンリピート変換モードになります。

このモードでは、選択したスキャンチャネルの変換を繰り返し行います。1回のスキャン変換が終了するごとにADMOD0<EOCF>が“1”にセットされ、INTAD割り込み要求が発生します。ADMOD0<ADBF>は“0”にクリアされず“1”を保持します。

リピート変換モード(3, 4のモード)の動作を停止させたい場合は、ADMOD0<REPEAT>に“0”をライトしてください。実行中の変換を終了した時点で、リピート変換モードは終了し、ADMOD0<ADBF>は“0”にクリアされます。

ADMOD1<I2AD> = “0”の場合のIDLE2, IDLE1, STOPモードのホルト状態へ移行すると、AD変換中でもADコンバータは直ちに動作を停止します。ホルト解除後、リピート変換モード(3, 4)では、AD変換を最初から開始します。シングル変換モード(1, 2)では、変換動作を再開しません(停止したままです)。

表 3.11.2にAD変換モードと割り込み要求の関係を示します。

表 3.11.2 AD変換モードと割り込み要求の関係

モード	割り込み要求の発生	ADMOD0		
		<ITM0>	<REPEAT>	<SCAN>
チャネル固定 シングル変換モード	変換終了後	X	0	0
チャネルスキャン シングル変換モード	スキャン変換終了後	X	0	1
チャネル固定 リピート変換モード	1回変換すること	0	1	0
	4回変換すること	1		
チャネルスキャン リピート変換モード	1回のスキャン変換が 終了すること	X	1	1

X: Don't care

## (5) AD 変換時間

1 チャンネル当たりの AD 変換時間は、84 ステート (6.2  $\mu$ s @ f<sub>FPH</sub> = 27 MHz) です。

## (6) AD 変換結果の格納とリード

AD 変換結果は、AD 変換結果上位/下位レジスタ (ADREG04H/L~ADREG37H/L) に格納されます (ADREG04H/L~ADREG37H/L は、リード専用のレジスタです)。

チャンネル固定リピート変換モードでは、AD 変換結果は、ADREG04H/L から ADREG37H/L へと順次格納されます。それ以外のモードでは、チャンネル AN0 と AN4, AN1 と AN5, AN2 と AN6, AN3 と AN7 の変換結果がそれぞれ ADREG04H/L, ADREG15H/L, ADREG26H/L, ADREG37H/L に格納されます。

表 3.11.3 にアナログ入力チャンネルと、AD 変換結果レジスタの対応を示します。

表 3.11.3 アナログ入力チャンネルと AD 変換結果レジスタの対応

アナログ入力 チャンネル (ポート 5)	AD 変換結果レジスタ	
	右記以外の変換モード	チャンネル固定リピート 変換モード (<ITM0>=1)
AN0	ADREG04H/L	
AN1	ADREG15H/L	
AN2	ADREG26H/L	
AN3	ADREG37H/L	
AN4	ADREG04H/L	
AN5	ADREG15H/L	
AN6	ADREG26H/L	
AN7	ADREG37H/L	

AD 変換結果格納フラグ <ADR<sub>x</sub>RF> は、AD 変換結果レジスタをリードしたかどうかを示しています。このフラグは、AD 変換結果レジスタに変換値が格納されると“1”にセットされ、どちらかの AD 変換結果レジスタ (ADREG<sub>x</sub>H、ADREG<sub>x</sub>L) をリードすると、“0”にクリアされます。

また、AD 変換結果のリードに伴い、AD 変換終了フラグ ADMOD0<EOCF> は“0”にクリアされます。

設定例:

1. AN3 端子のアナログ入力電圧を AD 変換し、AD 割り込み (INTAD) 処理ルーチンで変換値を 0800H のメモリへライトする場合

メインルーチンでの設定

	7	6	5	4	3	2	1	0	
INTE0AD	←	X	1	0	0	X	-	-	INTAD をイネーブルにし、レベルを "4" に設定します。
ADMOD1	←	1	1	X	X	0	0	1	アナログ入力チャンネルを AN3 に設定します。
ADMOD0	←	X	X	0	0	0	0	0	チャンネル固定シングル変換モードで変換を開始します。

割り込みルーチンでの処理例

WA	←	ADREG37	汎用レジスタ WA (16 ビット) へ ADREG37L, ADREG37H の値をリードします。
WA	>>	6	WA にリードした内容を右へ 6 回シフトし、上位ビットに "0" を入れます。
(0800H)	←	WA	アドレス 0800H へ WA の内容をライトします。

2. AN0~AN2 の 3 端子のアナログ入力電圧をチャネルスキャンリピート変換モードで AD 変換し続ける場合

INTE0AD	←	X	0	0	0	X	-	-	INTAD を禁止します。	
ADMOD1	←	1	1	X	X	0	0	1	0	アナログ入力チャンネルを AN2 に設定します。
ADMOD0	←	X	X	0	0	0	1	1	1	チャンネルスキャンリピート変換モードで変換を開始します。

X: Don't care, -: No change

Not Recommended for New Design

### 3.12 ウォッチドッグタイマ (暴走検出用タイマ)

暴走検出用のウォッチドッグタイマを内蔵しています。

ウォッチドッグタイマ (WDT) は、ノイズなどの原因により CPU が誤動作 (暴走) を始めた場合にこれを検出し、正常な状態に戻すことを目的としています。暴走を検出すると、ノンマスクブル割り込みを発生し CPU に知らせます。

また、このウォッチドッグタイマアウトを内部リセットへ接続することにより、強制的にリセット動作を行うことができます。(外部の  $\overline{\text{RESET}}$  端子レベルは変化しません。)

#### 3.12.1 構成

図 3.12.1 にウォッチドッグタイマのブロック図を示します。

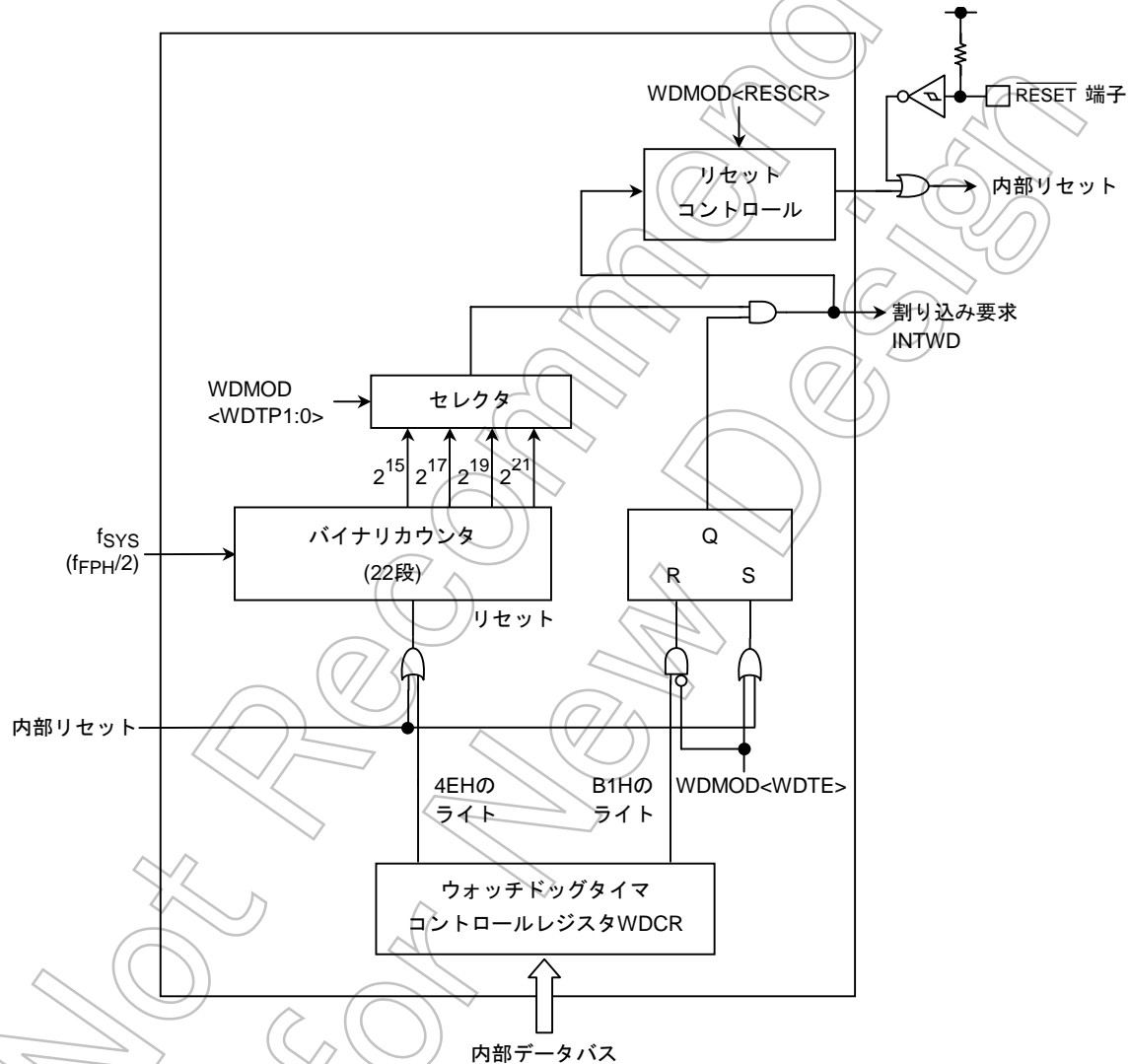


図 3.12.1 ウォッチドッグタイマのブロック図

注) 外乱ノイズなどの影響によりウォッチドッグタイマが完全な機能を果たせない場合がありますので、機器設計時には十分な考慮が必要です。

### 3.12.2 動作説明

ウォッチドッグタイマは、WDMOD<WDTP1:0> レジスタで設定された検出時間後に割り込み INTWD を発生させるタイマです。ソフトウェア（命令）でウォッチドッグタイマ用のバイナリカウンタを INTWD 割り込みが発生する前に 0 にクリアすることが必要です。もし、CPU がノイズなどの原因で誤動作（暴走）し、バイナリカウンタをクリアする命令を実行しなければ、バイナリカウンタはオーバフローし、INTWD 割り込みが発生します。CPU は INTWD 割り込みにより誤動作（暴走）が発生したことを知り、誤動作（暴走）対策プログラムにより正常な状態に戻すことができます。

ウォッチドッグタイマは、リセット解除後直ちに動作を開始します。

また、IDLE1 モードおよび STOP モード中のウォッチドッグタイマはリセットされ、停止しています。バス解放中 ( $\overline{\text{BUSAK}} = \text{"L"}$ ) は、カウントを続けます。

IDLE2 モードでは、WDMOD<I2WDT> の設定に依存します。必要に応じて、IDLE2 モードに入る前に WDMOD<I2WDT> を設定してください。

ウォッチドッグタイマは、システムクロック  $f_{\text{SYS}}$  を入力クロックとする、22 段のバイナリカウンタで構成されています。バイナリカウンタの出力には  $2^{15}$ ,  $2^{17}$ ,  $2^{19}$  および  $2^{21}$  があります。

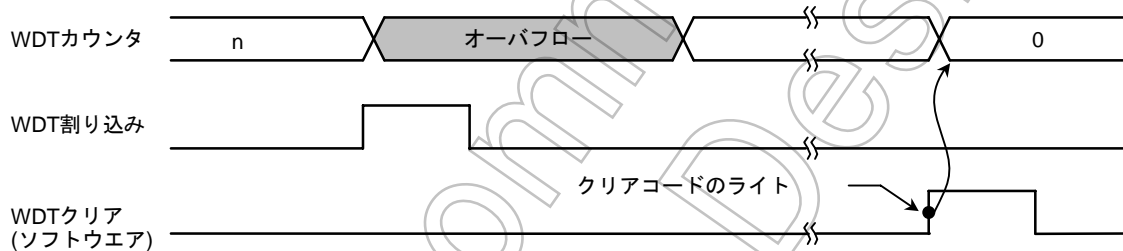


図 3.12.2 通常モード

また、オーバフロー時に、チップ自体をリセットすることも選択可能です。この場合、図 3.12.3 で示すように 22~29 ステート ( $26.1\sim 34.4 \mu\text{s}$  @  $f_{\text{OSCH}} = 27 \text{ MHz}$ ,  $f_{\text{FPH}} = 1.7 \text{ MHz}$ ) の期間、リセットを行います。なお、この場合（リセットされた場合）、システムクロック  $f_{\text{SYS}}$  (1 周期 = 1 ステート) は、高速発振器のクロック  $f_{\text{OSCH}}$  をクロックギアで 16 分周したクロック  $f_{\text{FPH}}$  を元に、それを 2 分周して生成されたものが使われます。

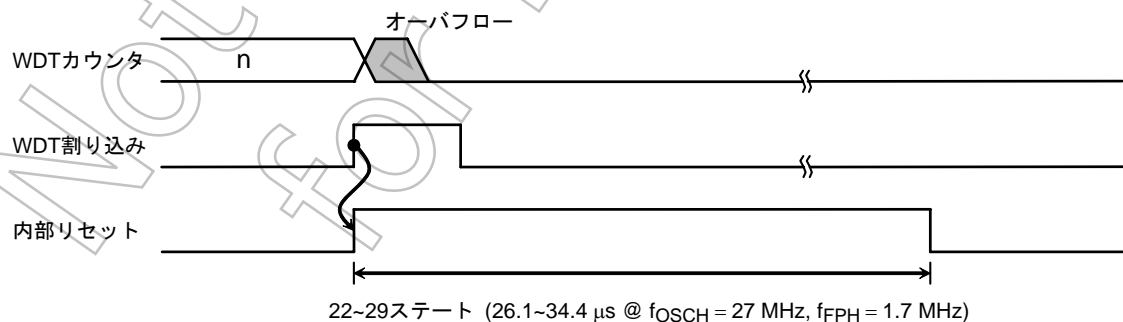


図 3.12.3 リセットモード



### 3.12.3 コントロールレジスタ

ウォッチドッグタイマ (WDT) は、2つのコントロールレジスタ (WDMOD, WDCR) によって制御されています。

#### (1) ウォッチドッグタイマ モードレジスタ WDMOD

##### 1. ウォッチドッグタイマ検出時間の設定 <WDTP1: 0>

暴走検出のためのウォッチドッグ タイマ割り込み時間を設定する 2 ビットのレジスタです。リセット時、WDMOD<WDTP1:0> = “00” に初期化されます。

ウォッチドッグタイマの検出時間を図 3.12.4 に示します。

##### 2. ウォッチドッグタイマのイネーブル/ディセーブル制御 <WDTE>

リセット時、WDMOD<WDTE> = “1” に初期化されますので、ウォッチドッグ タイマはイネーブルになっています。

ディセーブルにするには、このビットを“0”にクリアするとともに、WDCR レジスタにディセーブルコード (B1H) をライトする必要があります。この二重設定のため、暴走によるウォッチドッグタイマのディセーブルが発生しにくくなっています。

逆にディセーブル状態からイネーブル状態に戻す場合は、<WDTE> ビットを“1”にセットするだけでイネーブルとなります。

##### 3. ウォッチドッグタイマアウトのリセット接続 <RESCR>

暴走検出により本デバイス自体をリセットするか否かを設定するレジスタです。リセット時、WDMOD<RESCR> = “0” に初期化されますので、ウォッチドッグタイマアウト出力によるリセットは行われません。

#### (2) ウォッチドッグタイマコントロールレジスタ WDCR

ウォッチドッグタイマ機能のディセーブルおよびバイナリカウンタのクリアを制御するレジスタです。

##### ● ディセーブル制御

WDMOD<WDTE> を“0”にクリアした後、この WDCR レジスタにディセーブルコード (B1H) をライトすると、ウォッチドッグタイマをディセーブルにすることができます。

WDCR	← 0 1 0 0 1 1 1 0	クリアコード (4EH) をライトします。
WDMOD	← 0 - - X X - - 0	WDTE を “0” にクリアします。
WDCR	← 1 0 1 1 0 0 0 1	ディセーブルコード (B1H) をライトします。

##### ● イネーブル制御

WDMOD<WDTE> を“1”にする。

##### ● ウォッチドッグタイマのクリア制御

WDCR レジスタにクリアコード (4EH) ライトすると、バイナリカウンタはクリアされ、再カウントします。

WDCR	← 0 1 0 0 1 1 1 0	クリアコード (4EH) をライトします。
------	-------------------	-----------------------

注1) ディセーブル制御をする際には一旦クリアコード(4EH)をライトした後ディセーブル制御をしてください。(設定例を参照してください)

注2) ウォッチドッグタイマの設定を変更する際は、ディセーブル状態にしてから設定を変更してください。

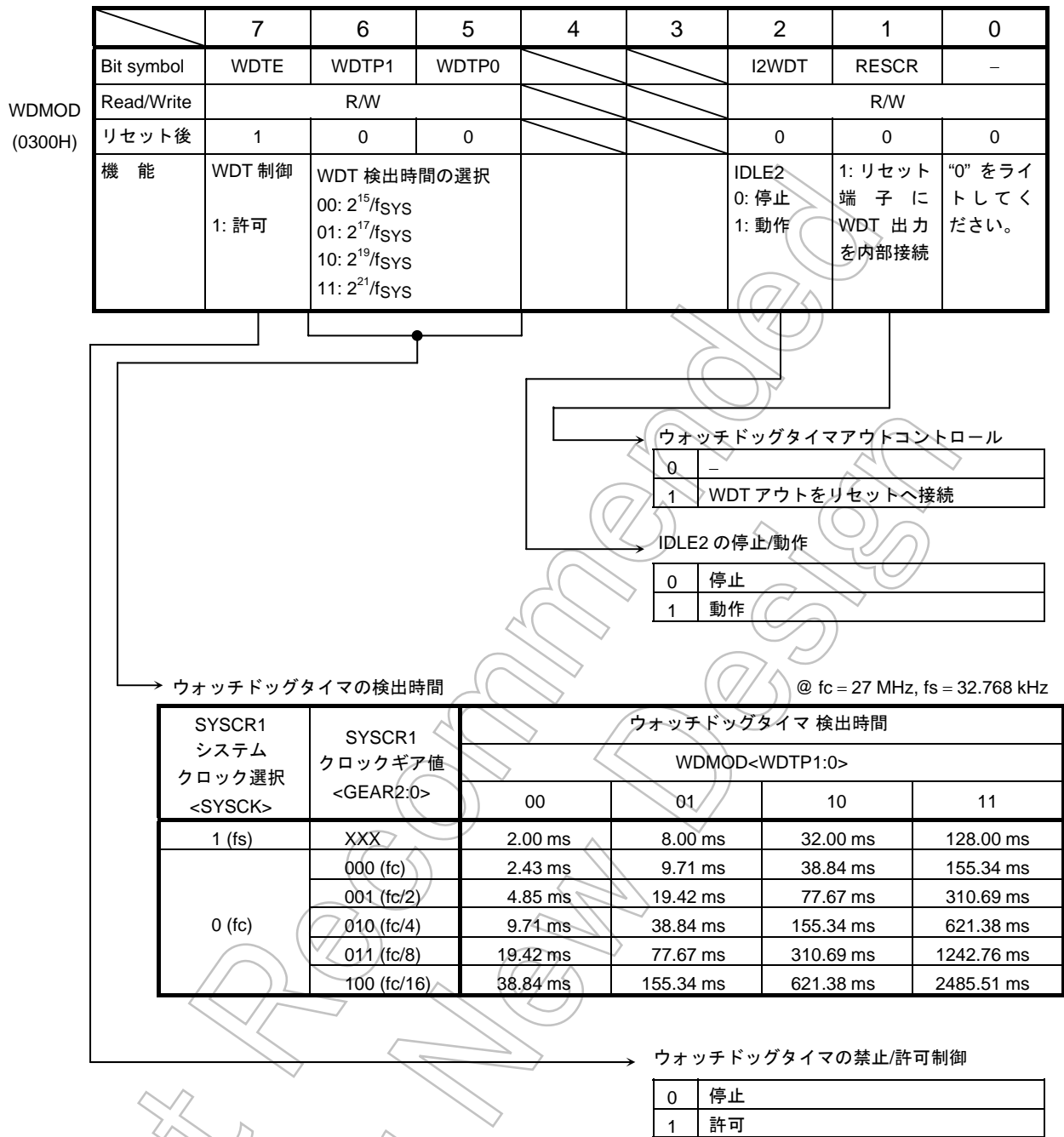


図 3.12.4 ウォッチドッグタイマモードレジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0
WDCR								
Bit symbol	-							
Read/Write	W							
(0301H)								
リセット後	-							
機能	B1H: WDT ディセーブルコード 4EH: WDT クリアコード							

リード  
モディファイ  
ライト  
できません。

→ WDT のディセーブル&クリア

B1H	ディセーブルコード
4EH	クリアコード
上記以外	-

図 3.12.5 ウォッチドッグタイマコントロールレジスタ

### 3.13 時計用タイマ

時計動作専用のタイマを内蔵しています。

低周波クロックに 32.768 kHz を使用することにより、0.0625 s ごと、0.125 s ごと、0.25 s ごと、0.50 s ごとに割り込みを発生させることができ、時計機能を実現できます。

時計用タイマは、低周波発振を行っているすべてのモードで動作可能です。

また、時計用タイマ割り込みにより、各スタンバイモードからの復帰が可能です (STOP を除く)。

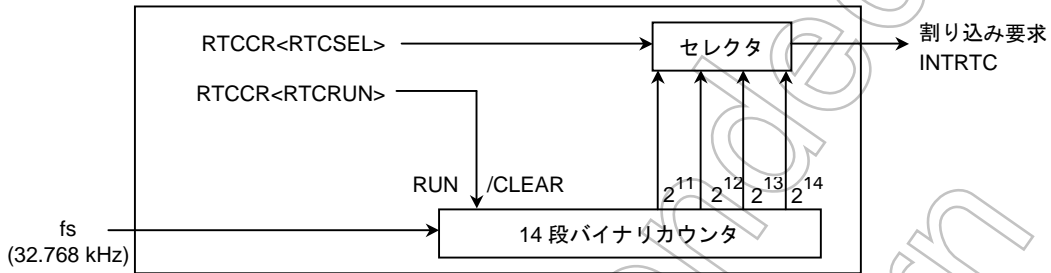


図 3.13.1 時計用タイマのブロック図

時計用タイマは、時計用タイマコントロールレジスタ (RTCCR) によって制御されます。

図 3.13.2 に時計用タイマコントロールレジスタを示します。

	7	6	5	4	3	2	1	0
Bit Symbol	-	/				RTCSEL1	RTCSEL0	RTC RUN
Read/Write	R/W	/				R/W		R/W
リセット後	0	/				0	0	0
機能	"0" をライトしてください。	/				00 : $2^{14}/fs$ 01 : $2^{13}/fs$ 10 : $2^{12}/fs$ 11 : $2^{11}/fs$		0: 停止 & クリア 1: 動作

カウント動作	
0	停止 & クリア
1	カウント

割り込み発生周期 (fs = 32.768 kHz)	
00	0.50 s
11	0.25 s
10	0.125 s
11	0.0625 s

図 3.13.2 時計用タイマコントロールレジスタ

### 3.14 フラッシュメモリ

TMP91FY42 は 3V 単一電源による電氣的消去および書き込み可能なフラッシュメモリを内蔵しています。

フラッシュメモリの書き込みおよび消去は、JEDEC 標準コマンドで行います。コマンド入力後、書き込みおよび消去が内部で自動的に行われます。また、消去動作は一括消去、セクタ単位での消去ができます。

内蔵フラッシュメモリの構成およびその動作を説明します。

#### 3.14.1 特長

- 書き込み/消去時の電源電圧  
Vcc = 3.0~3.6 V (-10°C~40°C)
- 構成  
128 K × 16 ビット (256 K バイト)
- 機能  
1ワード書き込み  
チップイレース  
セクタイレース  
データポーリング/トグルビット
- セクタサイズ  
4 K バイト × 64
- モードコントロール  
JEDEC 標準コマンド準拠
- プログラミング方法  
オンボード書き込み  
パラレルライター書き込み
- セキュリティ  
ライトプロテクト  
リードプロテクト

#### 3.14.2 ブロック図

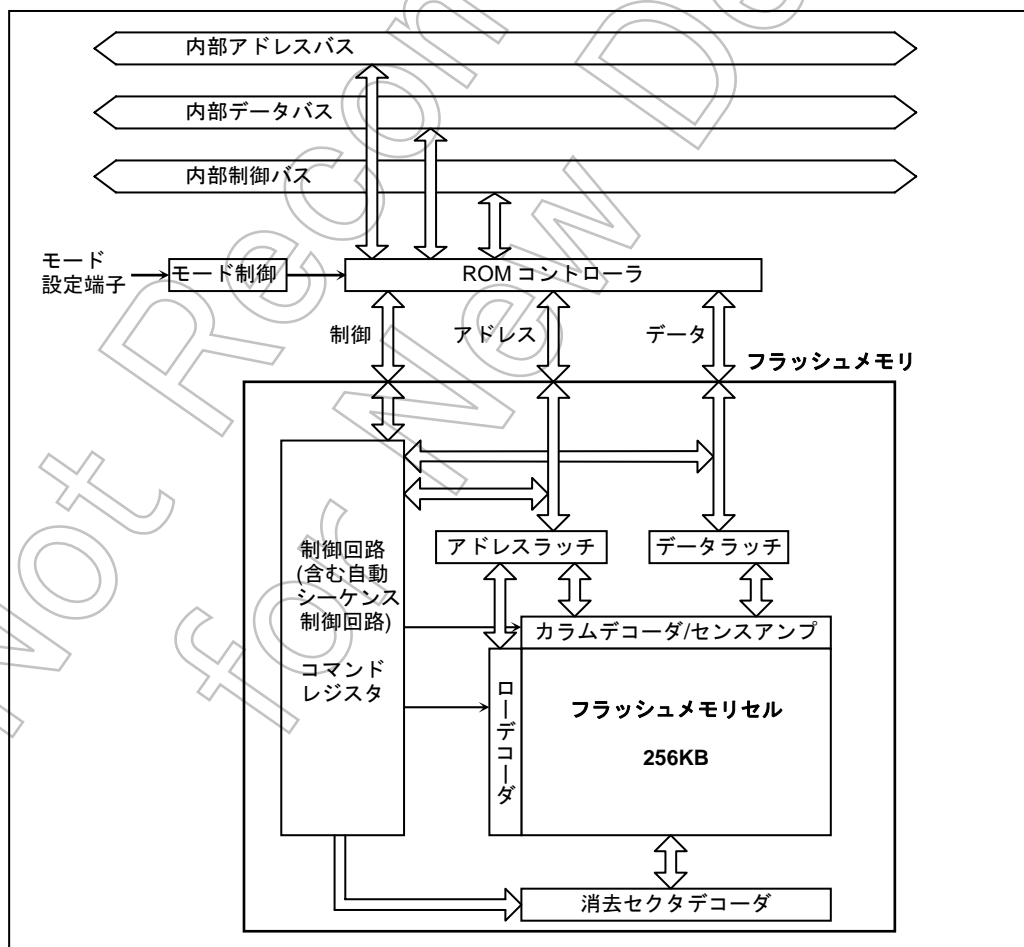


図 3.14.1 フラッシュ部ブロック図

## 3.14.3 動作モード

## 3.14.3.1 概要

内蔵フラッシュメモリの書き込み/消去などの制御は、以下の3通りの動作状態(モード)が存在します。

表 3.14.1 動作モード説明

動作モード名	動作の内容
シングルチップモード	リセット解除後、内蔵のフラッシュメモリから起動します。 本動作モードの中で、ユーザのアプリケーションプログラムを実行するモードと、ユーザのセット上でフラッシュメモリの書き替えを実行するモードとに分けて定義します。前者を「ノーマルモード」、後者を「ユーザブートモード」と呼びます。 この両者の切り替えはユーザが独自に設定できます。 例えばポート00が'1'のときノーマルモード、'0'のときにユーザブートモードというように自由に設計することが可能です。 ユーザはアプリケーションプログラムの一部に切り替えを判定するためのルーチンを準備してください。
ノーマルモード	ユーザのアプリケーションプログラムより起動します。
ユーザブートモード	ユーザ指定の方法により内蔵フラッシュの書き替えを実行します。
シングルブートモード	リセット解除後、内蔵するブートROM (Mask ROM) から起動します。ブートROMには、シリアルポートを経由してユーザのセット上で書き込み/消去を行う為のプログラムを、デバイスのRAM上に転送することができるアルゴリズムがプログラムされています。書き込みプログラムをRAM上に搭載し、外部ホストから書き込みデータを受信しつつ、フラッシュへの書き込みコマンドを発行することで、フラッシュの書き込み/消去が実行できます。
ライターモード	汎用のプログラムライターで内蔵フラッシュメモリを書き込み/消去をするためのモードです。プログラムライターのサポート状況については、当社営業窓口までお問い合わせください。

表 3.14.1のうち、ユーザブートモード、シングルブートモード、ライターモードの3つが内蔵フラッシュメモリの書き替えが可能な動作モードです。ユーザのセット上で書き込み/消去が可能なモードは、オンボードプログラミングモードと定義します。

オンボードプログラミングモードは、「シリアル I/O を利用した当社独自の書き込み/消去方式をサポートするシングルブートモード」、「シングルチップモード内においてユーザが独自に書き込み/消去方式を構築できるユーザブートモード」があります。

また、本デバイスはライターモード中に、ROMデータの読み出しを禁止する「リードプロテクト機能」を持っています。プログラミング完了時にリードプロテクト機能をオンにしておくことで、第三者へのROMデータ流出を阻止することができます。

シングルチップ、ブートおよびライタの各動作モードは、リセット状態で入力端子 AM0、AM1、 $\overline{\text{BOOT}}$  (P37)のレベルを外部で設定することにより決定されます。

CPU はライタモードを除き、状態設定後リセットを解除することにより各動作モードで動作を開始します。ライタモードは $\overline{\text{RESET}} = "0"$ のまま使用します。それぞれモード設定後は動作中にレベルの変更がないようにしてください。以下に各動作モードの設定方法とモード遷移図を示します。

表 3.14.2 動作モード設定表

	動作モード	入力端子			
		RESET	BOOT (P37)	AM1	AM0
(1)	シングルチップモード (ノーマル及びユーザブート)		1	1	1
(2)	シングルブートモード		0	1	1
(3)	ライタモード	0	—	1	0

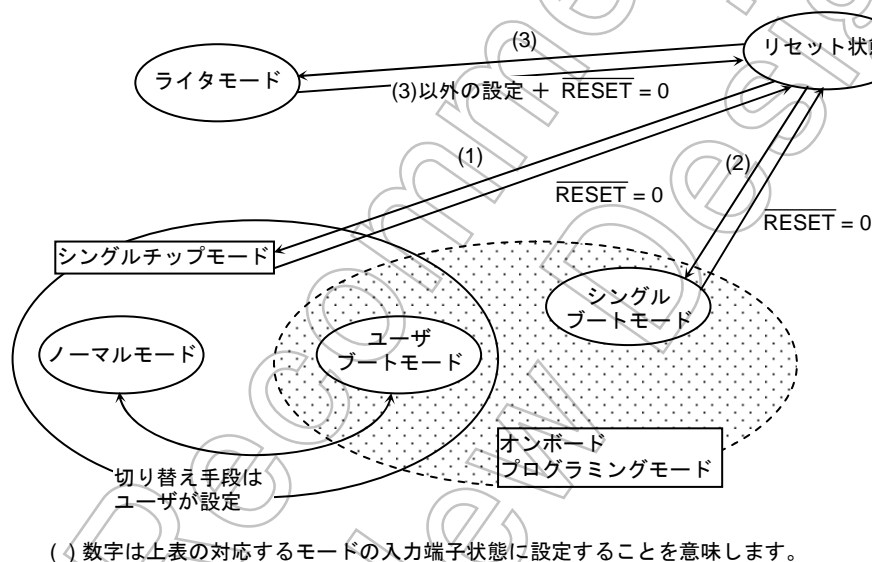


図 3.14.2 モード遷移図

### 3.14.3.2 リセット動作

本デバイスにリセットをかけるには、電源電圧が動作電圧範囲内で、かつ内部高周波発振器の発振が安定した状態で、少なくとも 10 システムクロック間  $\overline{\text{RESET}}$  入力を“0”にしてください。詳細は 3.1 項「CPU」の 3.1.1 「リセット動作」を参照してください。

3.14.3.3 モード別メモリマップ

本製品では動作モードごとにメモリマップが変わります。以下に、各動作モードのメモリマップとモード別セクタアドレス範囲表を示します。

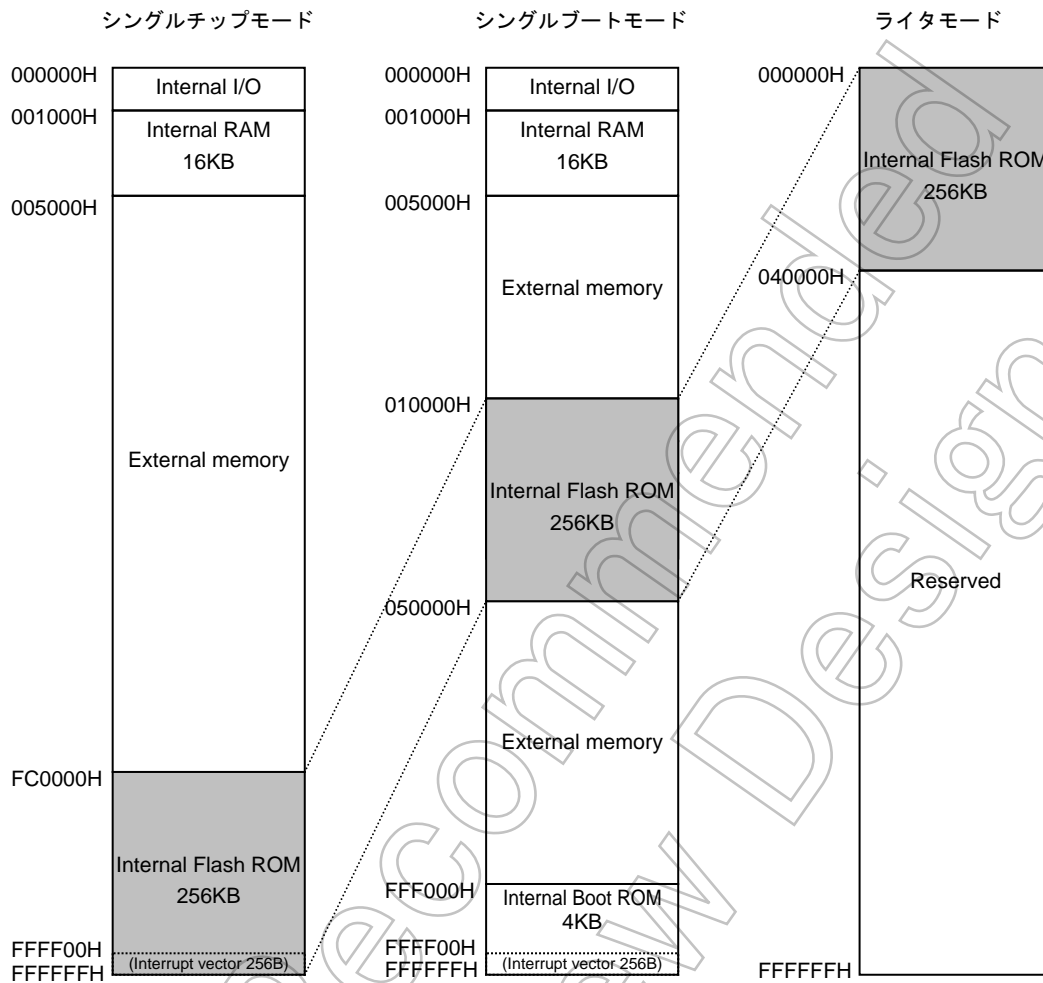


図 3.14.3 TMP91FY42 モード別メモリマップ



表 3.14.3 モード別セクタアドレス範囲表

	シングルチップモード	シングルブートモード
Sector-0	FC0000H から FC0FFFH まで	10000H から 10FFFH まで
Sector-1	FC1000H から FC1FFFH まで	11000H から 11FFFH まで
Sector-2	FC2000H から FC2FFFH まで	12000H から 12FFFH まで
Sector-3	FC3000H から FC3FFFH まで	13000H から 13FFFH まで
Sector-4	FC4000H から FC4FFFH まで	14000H から 14FFFH まで
Sector-5	FC5000H から FC5FFFH まで	15000H から 15FFFH まで
Sector-6	FC6000H から FC6FFFH まで	16000H から 16FFFH まで
Sector-7	FC7000H から FC7FFFH まで	17000H から 17FFFH まで
Sector-8	FC8000H から FC8FFFH まで	18000H から 18FFFH まで
Sector-9	FC9000H から FC9FFFH まで	19000H から 19FFFH まで
Sector-10	FCA000H から FCAFFFH まで	1A000H から 1AFFFH まで
Sector-11	FCB000H から FCBFFFH まで	1B000H から 1BFFFH まで
Sector-12	FCC000H から FCCFFFH まで	1C000H から 1CFFFH まで
Sector-13	FCD000H から FCDFFFH まで	1D000H から 1DFFFH まで
Sector-14	FCE000H から FCEFFFH まで	1E000H から 1EFFFH まで
Sector-15	FCF000H から FCFFFFH まで	1F000H から 1FFFFH まで
Sector-16	FD0000H から FD0FFFH まで	20000H から 20FFFH まで
.	.	.
.	.	.
.	.	.
.	.	.
Sector-47	FEF000H から FFFFFFFH まで	3F000H から 3FFFFH まで
Sector-48	FF0000H から FF0FFFH まで	40000H から 40FFFH まで
Sector-49	FF1000H から FF1FFFH まで	41000H から 41FFFH まで
Sector-50	FF2000H から FF2FFFH まで	42000H から 42FFFH まで
Sector-51	FF3000H から FF3FFFH まで	43000H から 43FFFH まで
Sector-52	FF4000H から FF4FFFH まで	44000H から 44FFFH まで
Sector-53	FF5000H から FF5FFFH まで	45000H から 45FFFH まで
Sector-54	FF6000H から FF6FFFH まで	46000H から 46FFFH まで
Sector-55	FF7000H から FF7FFFH まで	47000H から 47FFFH まで
Sector-56	FF8000H から FF8FFFH まで	48000H から 48FFFH まで
Sector-57	FF9000H から FF9FFFH まで	49000H から 49FFFH まで
Sector-58	FFA000H から FFAFFFH まで	4A000H から 4AFFFH まで
Sector-59	FFB000H から FFBFFFH まで	4B000H から 4BFFFH まで
Sector-60	FFC000H から FFCFFFH まで	4C000H から 4CFFFH まで
Sector-61	FFD000H から FFDFFFH まで	4D000H から 4DFFFH まで
Sector-62	FFE000H から FFEFFFH まで	4E000H から 4EFFFH まで
Sector-63	FFF000H から FFFFFFFH まで	4F000H から 4FFFFH まで

### 3.14.4 シングルブートモード

内蔵ブートROM (マスク ROM) を起動して、外部から書き込みルーチン (ユーザ作成のブートプログラム) をRAMへ転送し、そのルーチンプログラムを利用してフラッシュメモリを書き込み/消去する方法です。このモードでは、内蔵ブートROMが割り込みベクタテーブルを含む領域にマッピングされ、内蔵ブートROMプログラムが起動されます。また、フラッシュメモリはブートROM領域と別のアドレス空間にマッピングされます (図 3.14.3参照)。

本デバイスの SIO (SIO1) とコントローラを接続し、コントローラ側からデバイスの内蔵RAM に書き込みプログラムを転送し、RAM 上の書き込みルーチンを実行してフラッシュメモリの書き込みを行います。

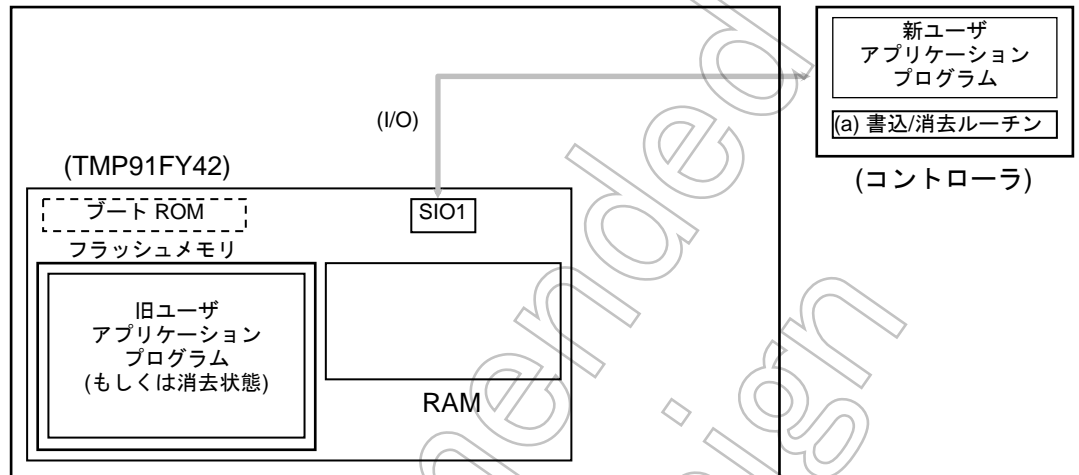
書き込みルーチンは、コントローラ側からコマンドおよび書き込みデータを送出することにより実行します。コントローラ側との通信の詳細は後述のプロトコルに従ってください。RAM へのプログラム転送は、ユーザの ROM データに対するセキュリティ確保のため、実行に先立ちユーザパスワードの照合を行います。パスワードが一致しない場合は、RAM 転送そのものが実行されません。シングルブートモードでは、割り込み動作を禁止し、割り込み要求は割り込み要求フラグにて確認してください。

(注) 書き換えプログラムの中で他のモードへ遷移させないでください。

## 3.14.4.1 内蔵ブートROMの書き込み/消去アルゴリズムを利用する場合

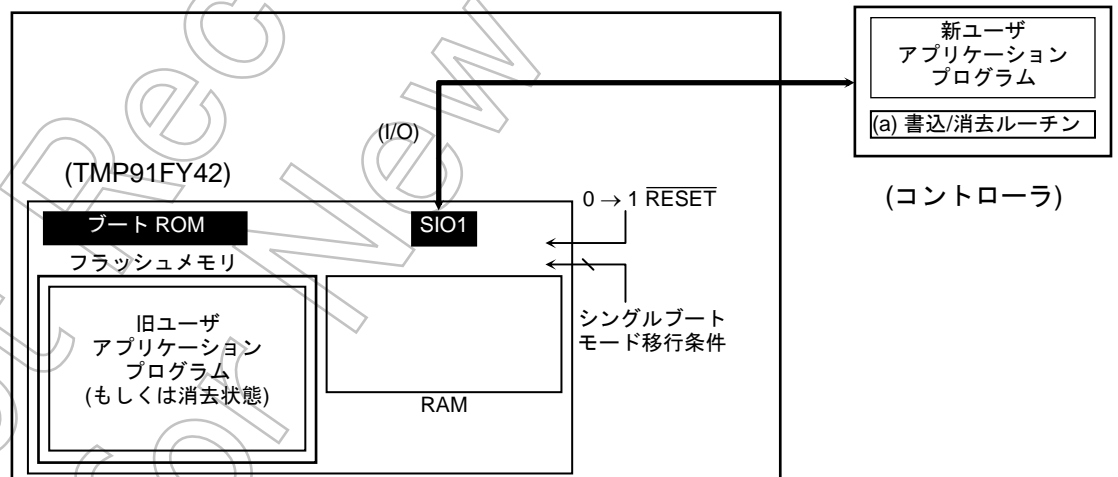
## (Step-1)環境準備

書き込み/消去ルーチン、書き替えデータなどの転送は SIO (SIO1)を経由して行いますので、ボード上で本デバイスの SIO (SIO1)と外部コントローラとをつなげます。書き込み/消去を行うための (a) 書き込み/消去ルーチンをコントローラ上に用意します。



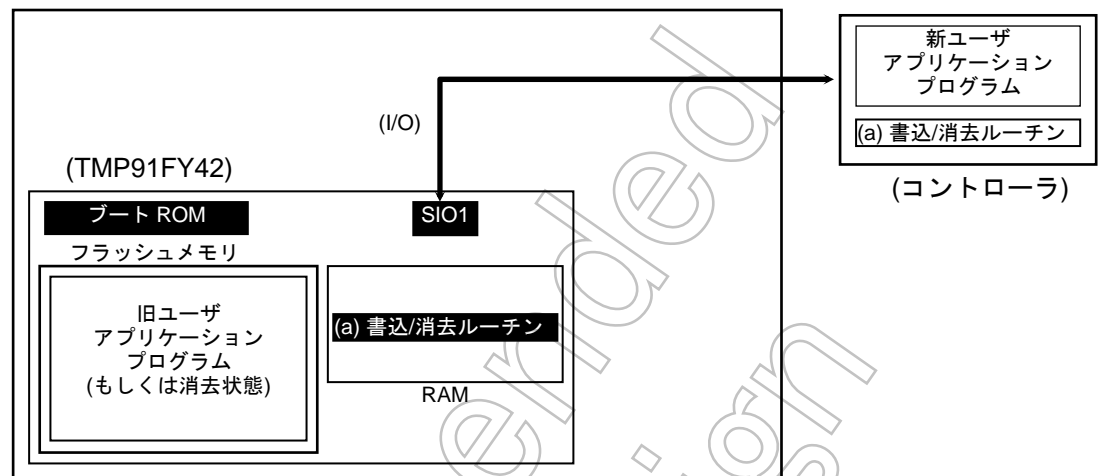
## (Step-2) ブートの起動(内蔵ブートROM起動)

ブートモードの端子条件設定でリセットを解除し、内蔵ブートROMを起動します。シングルブート動作の通信手順に従い、SIOを経由して転送元(コントローラ)より (a) 書き込み/消去ルーチンの転送を行います。ここでは、ユーザアプリケーションプログラム上に記録されているパスワードとの照合を行います。(フラッシュメモリが消去されている状態でも、消去データ("0xFF")12バイト長)をパスワードとして照合を行います。)



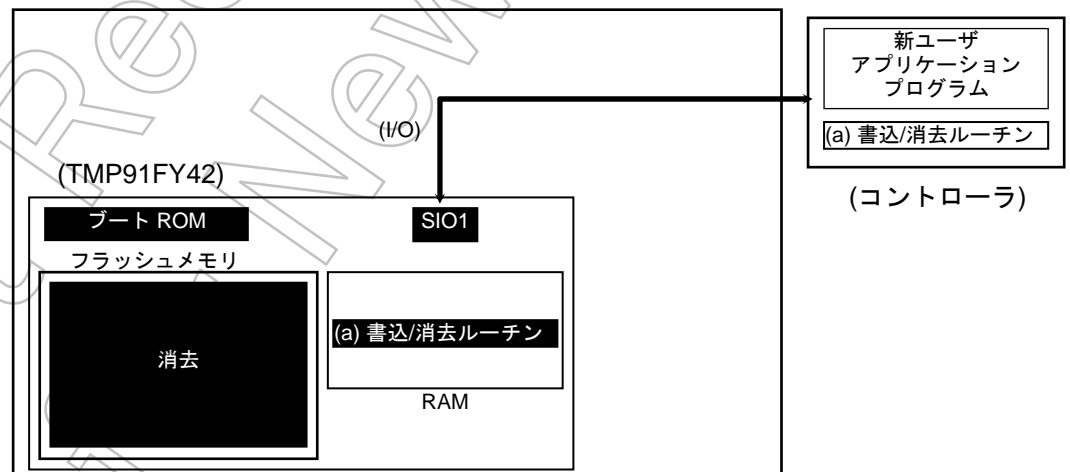
**(Step-3) RAM への書き替えルーチンのコピー**

パスワードの照合が終了すると、ブート ROM はシリアル通信を使用し、コントローラから(a)書き込み/消去ルーチンを内蔵 RAM へコピーします。ただし、RAM 上のアドレス 001000H~004DFH の範囲に格納してください。

**(Step-4) RAM からの書き替えルーチンの実行**

RAM 上の (a) 書き込み/消去ルーチンへ制御を移し、消去が必要な場合は、旧ユーザアプリケーションプログラムエリアの消去を行ってください(セクタ単位もしくはチップ消去)。

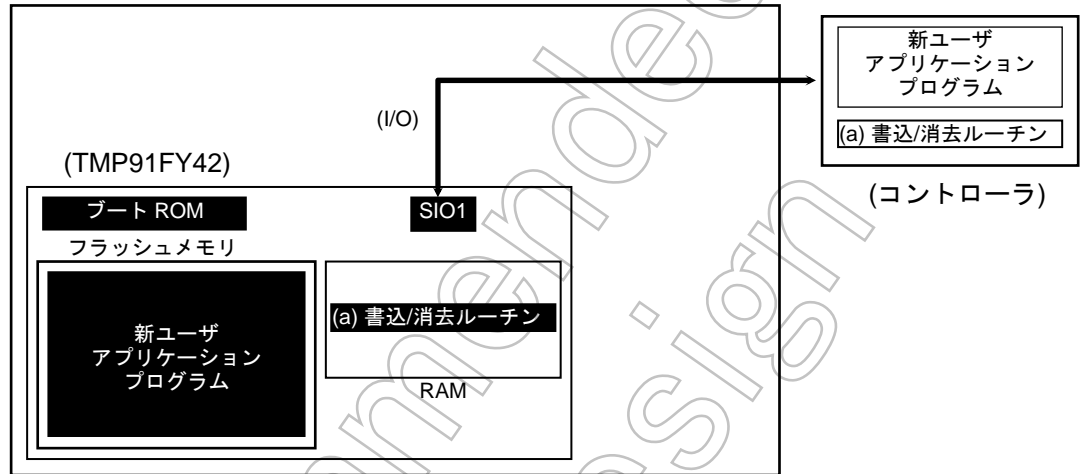
注) 内蔵ブートは、消去コマンドを持っているため、書き込み/消去ルーチンを用いずに、コントローラからチップ消去が可能です。セクタ消去を行う場合は、書き込み/消去ルーチン上に必要なプログラムを組み込んでください。



(Step-5) 新ユーザアプリケーションのコピー

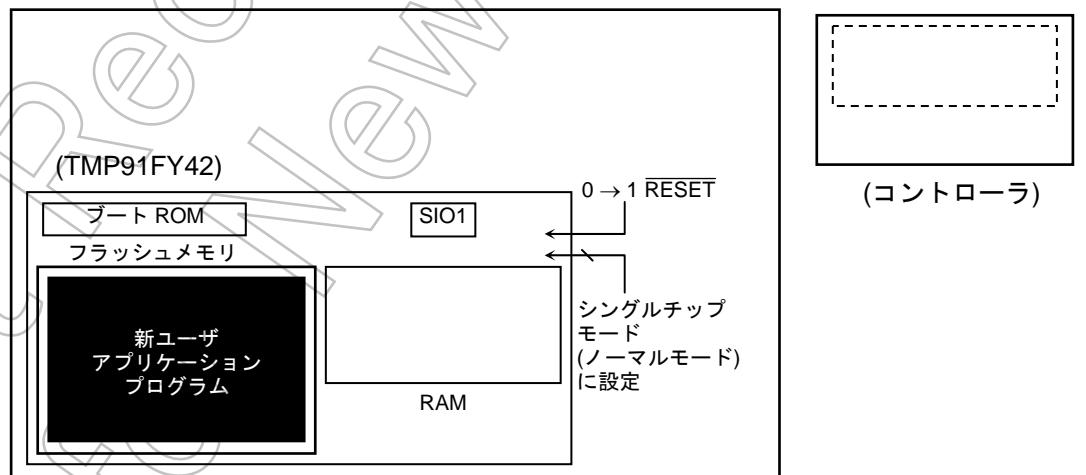
さらに、RAM 上の (a) 書き込み/消去ルーチンを実行して、転送元 (コントローラ) より新ユーザアプリケーションプログラムのデータをロードし、フラッシュメモリの消去したエリアに書き込みを行います。

下の例では、書き替えデータ転送時には、書き替え/消去ルーチンを転送したときと同様の通信設定を使用していますが、書き替え/消去ルーチンを転送後は、転送したルーチンを用いて、設定 (データバスおよび転送元) を変更できます。必要に応じて、ボードのハードおよび書き込み/消去ルーチンを組み立ててください。



(Step-6) 新ユーザアプリケーションプログラムの起動

書き込みが完了したら、一度ボードの電源を落とし、転送元 (コントローラ) と接続していたケーブルをはずします。その後、再度電源を入れ直し、シングルチップモードにて起動し、新しいユーザアプリケーションプログラムを実行します。



## 3.14.4.2 シングルブートモードでの接続例

シングルブートモードでは、シリアル転送によるフラッシュメモリの書き替えを行います。したがって、オンボードプログラミングは本デバイスのSIO (チャンネル 1)とコントローラ (書き込みツール) を接続し、コントローラ側からコマンドを送出することにより実行します。図 3.14.4に書き込みコントローラとターゲットボードの接続例を、図 3.14.5にRS232Cボードとターゲットボードの接続例を示します。

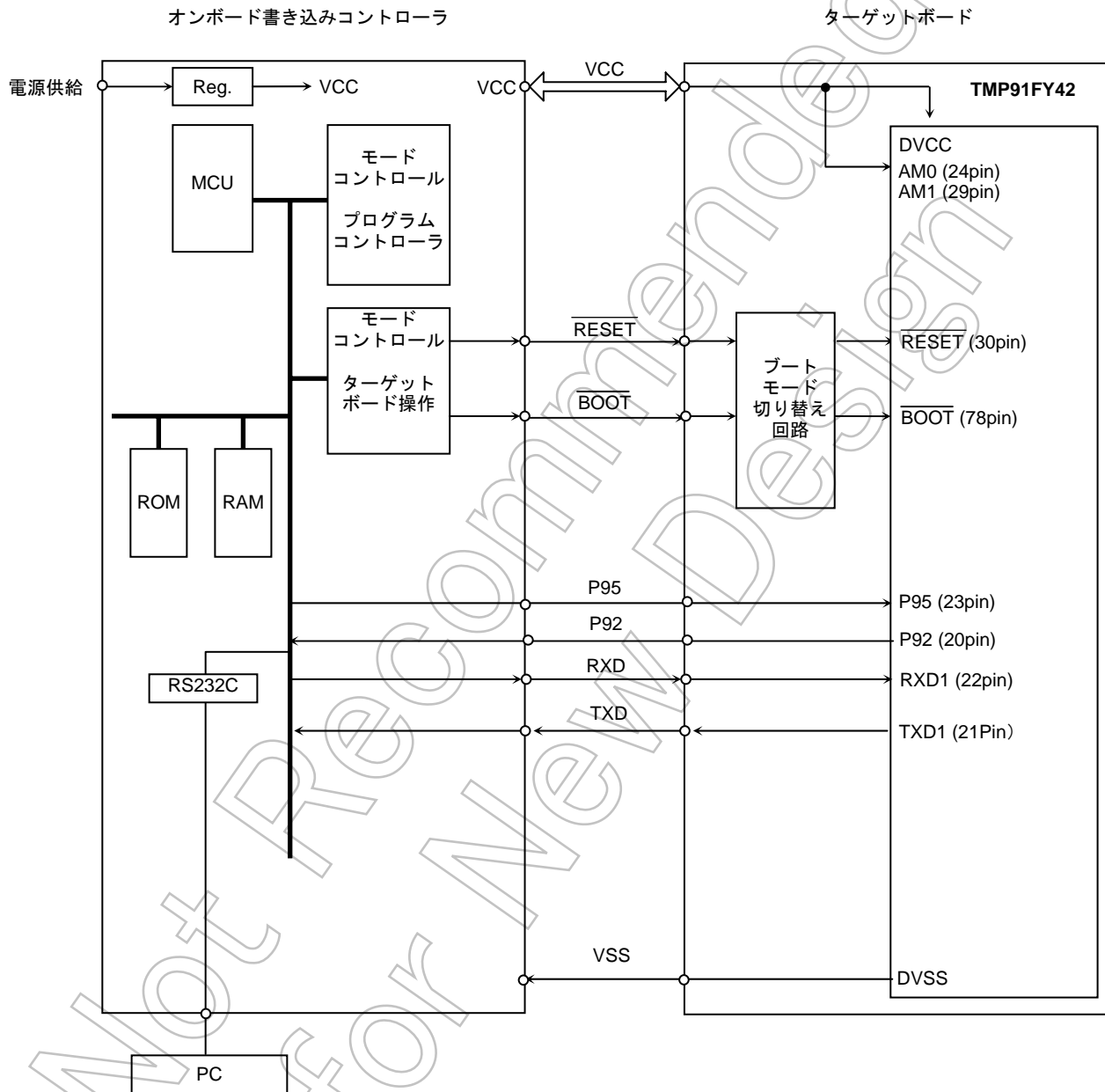


図 3.14.4 シングルブートモードでの外部コントローラとの接続例

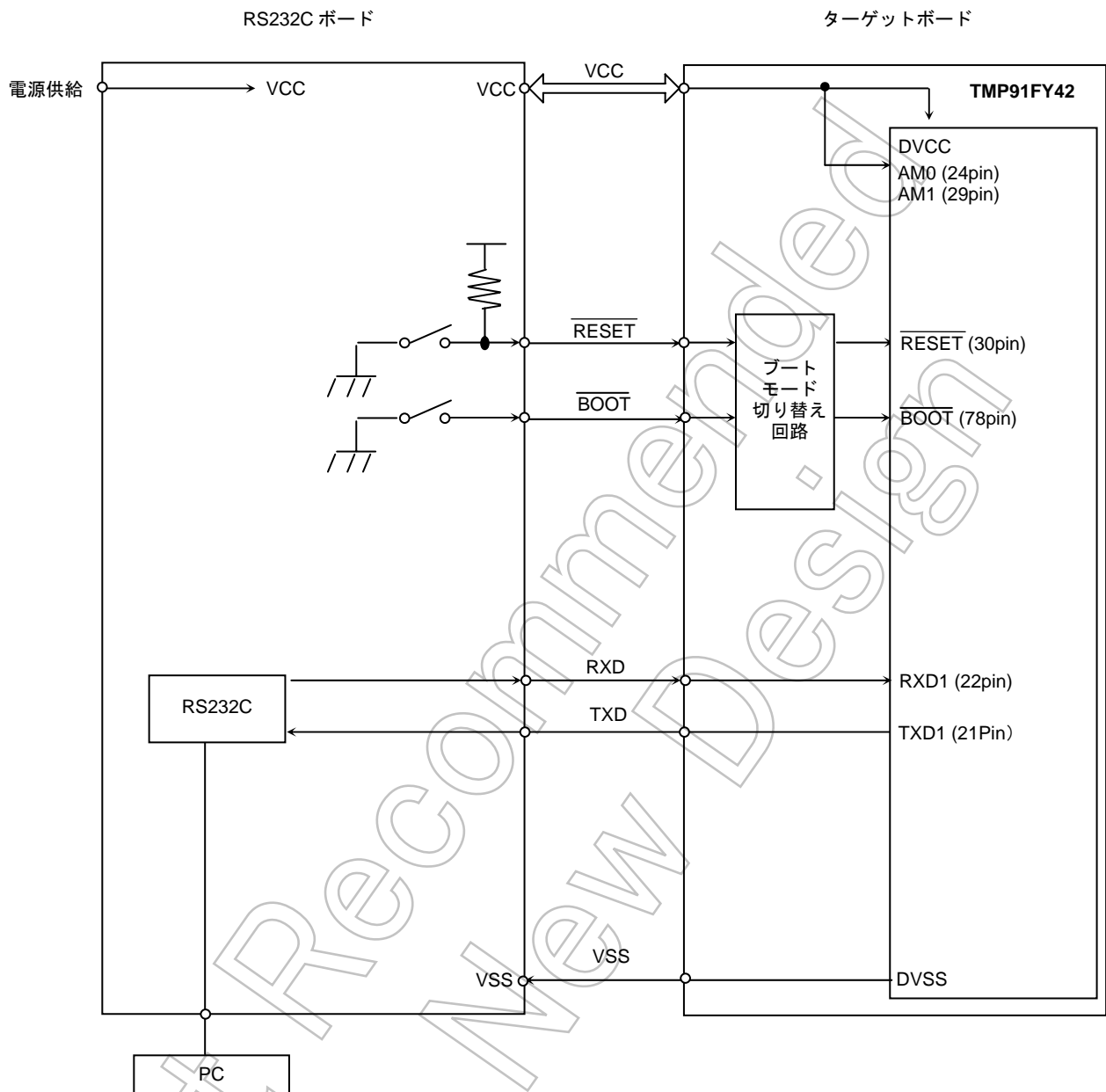


図 3.14.5 シングルブートモードでの RS232C ボードとの接続例

## 3.14.4.3 モード設定

オンボードプログラミングを実行するためには、本デバイスをシングルブートモードで立ち上げます。シングルブートモードで立ち上げるための設定を以下に示します。

- ・ AM0,AM1 = 1
- ・  $\overline{\text{BOOT}}$  = 0
- ・  $\overline{\text{RESET}}$  = 0 → 1

$\overline{\text{RESET}}$  入力端子を“0”の状態にして、AM0、AM1、 $\overline{\text{BOOT}}$ の各端子をあらかじめ上記条件に設定します。その後、RESET 解除を行うとシングルブートモードで起動します。

## 3.14.4.4 メモリマップ

図 3.14.6にノーマルモードとシングルブートモードのメモリマップの比較を示します。図 3.14.6のように、シングルブートモードでは、内蔵フラッシュメモリは10000H~4FFFFH番地(物理アドレス)にマッピングされます。また、FFF000H番地からFFFFFFFH番地にはブートROM (マスクROM) がマッピングされます。

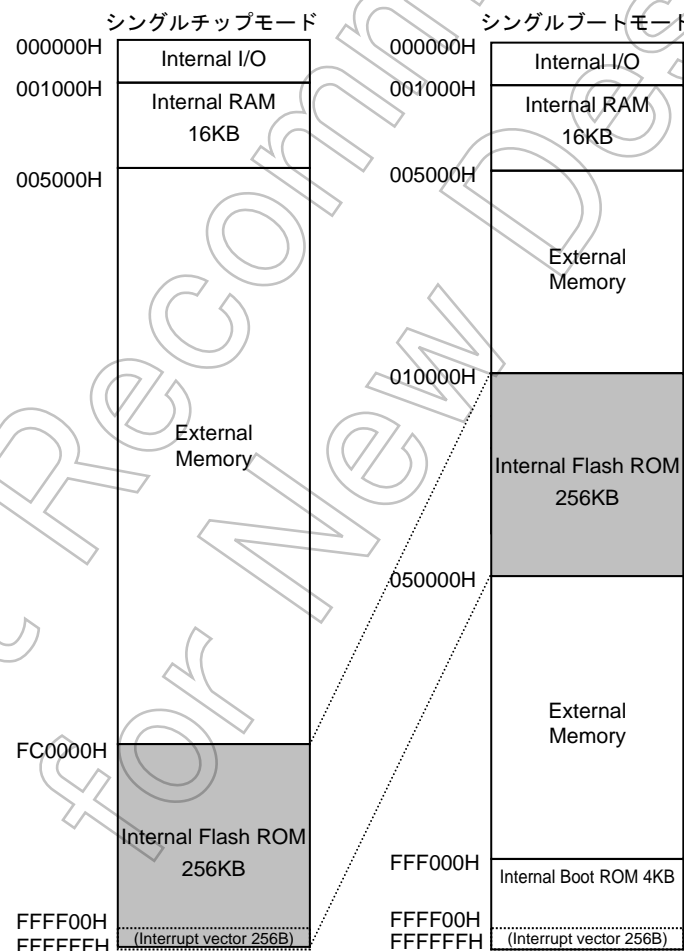


図 3.14.6 メモリマップの比較



## 3.14.4.5 インタフェース仕様

シングルブートモードでの SIO の通信フォーマットを以下に示します。シリアル動作のモードは、UART (非同期通信)に対応しています。

オンボードプログラミングを実行するためには、書き込みコントローラ側の通信フォーマットも同様に設定する必要があります。

## ● UART(非同期)通信

- ・通信チャネル : SIOチャネル1 (使用端子は表 3.14.4 参照)
- ・シリアル転送モード : UART (非同期通信) モード
- ・データ長 : 8 ビット
- ・パリティビット : なし
- ・STOP ビット : 1 ビット
- ・ボーレート : 表 3.14.5、表 3.14.6 参照

表 3.14.4 端子の接続

端 子		UART
電源系端子	DVCC	○
	DVSS	○
モード設定端子	AM1,AM0, $\overline{\text{BOOT}}$	○
リセット端子	$\overline{\text{RESET}}$	○
通信端子	TXD1	○
	RXD1	○

注) 未使用端子は、リセット解除後の初期状態になっています。

表 3.14.5 ボーレート表

SIO	転送レート(bps)				
UART	115200	57600	38400	19200	9600

表 3.14.6 シングルブートモード時の動作周波数とボーレート対応表

標準周波数 (MHz)	標準ボーレート (bps)		9600		19200		38400		57600		115200	
	対応範囲 (MHz)	ボーレート (bps)	誤差 (%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)	
8	7.83~8.14	9615	+0.16	—	—	—	—	—	—	—	—	—
10	9.64~10.02	9766	+1.73	19531	+1.73	39063	+1.73	—	—	—	—	—
11.0592	10.84~11.28	9600	0	19200	0	—	—	—	—	—	—	—
12.2880	12.05~12.53	9600	0	19200	0	38400	0	—	—	—	—	—
14.7456	14.46~15.04	9600	0	19200	0	38400	0	57600	0	115200	0	—
16	15.66~16.29	9615	+0.16	19231	+0.16	—	—	—	—	—	—	—
18.4320	18.07~18.80	9600	0	19200	0	—	—	57600	0	—	—	—
20	19.27~20.05	9766	+1.73	19531	+1.73	39063	+1.73	—	—	—	—	—
22.1184	21.68~22.56	9600	0	19200	0	38400	0	57600	0	—	—	—
24.5760	24.09~25.06	9600	0	19200	0	38400	0	—	—	—	—	—
25	24.09~25.06	9766	+1.73	19531	+1.73	39063	+1.73	—	—	—	—	—
25.8048	25.29~26.32	9600	0	—	—	—	—	57600	0	—	—	—
27	26.50~27.57	9588	-0.13	19176	-0.13	38352	-0.13	—	—	—	—	—

標準周波数: シングルブートで対応可能な高速発振回路の周波数。

シングルブートモードを使ってフラッシュメモリの書き替えを行う場合は、高速クロックとして基準周波数のいずれかを選択してください。

対応範囲: 各基準周波数として検出されるクロック周波数の目安です。この範囲に含まれないクロック周波数では、シングルブート動作が行えない場合があります。

注) 基準周波数 (マイコンクロック周波数) の自動検出を行うために、フラッシュメモリ書き替えコントローラの送信ボーレート誤差と、発振周波数誤差との総合誤差を、 $\pm 2\%$ 以内にしてください。

## 3.14.4.6 データ転送フォーマット

動作コマンド、および各動作モード時のデータ転送フォーマットをそれぞれ表 3.14.7～表 3.14.14に示します。

表 3.14.7 動作コマンドデータ

動作コマンドデータ	動作モード
10H	RAM 転送
20H	フラッシュメモリ SUM
30H	製品情報読み出し
40H	フラッシュメモリチップ消去
50H	フラッシュメモリ書き込み
60H	フラッシュメモリプロテクト設定

Not Recommended for New Design

表 3.14.8 シングルブートプログラムの転送フォーマット [RAM 転送の場合]

	転送バイト数	コントローラ→本デバイスへの 転送データ	ボーレート	本デバイス→コントローラへの 転送データ
BOOT ROM	1 バイト目	ボーレート設定 UART	86H	—
	2 バイト目	—	所望の ボーレート (注 1)	ボーレート設定に対する ACK 応答 正常 (設定可能) の場合 ・UART 86H (ボーレートの設定が不可能と判断した 場合は動作停止)
	3 バイト目	動作コマンドデータ (10H)	—	—
	4 バイト目	—	動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2)	動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 10H 異常の場合 x1H プロテクト設定済みの場合 (注 4) x6H 通信異常の場合 x8H
	5 バイト目 ~ 16 バイト目	PASS WORD データ (12 バイト) (04FEF4H~04FEFFH)	—	—
	17 バイト目	5 ~ 16 バイト目の CHECK SUM 値	—	—
	18 バイト目	—	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2)	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 10H 異常の場合 11H 通信異常の場合 18H
	19 バイト目	RAM 格納開始アドレス 31 ~ 24 (注 3)	—	—
	20 バイト目	RAM 格納開始アドレス 23 ~ 16 (注 3)	—	—
	21 バイト目	RAM 格納開始アドレス 15 ~ 8 (注 3)	—	—
	22 バイト目	RAM 格納開始アドレス 7 ~ 0 (注 3)	—	—
	23 バイト目	RAM 格納バイト数 15 ~ 8 (注 3)	—	—
	24 バイト目	RAM 格納バイト数 7 ~ 0 (注 3)	—	—
	25 バイト目	19~24 バイト目の CHECK SUM 値 (注 3)	—	—
	26 バイト目	—	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2)	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 10H 異常の場合 11H 通信異常の場合 18H
	27 バイト目 ~ m バイト目	RAM 格納データ	—	—
	m+1 バイト目	27 ~ m バイト目の CHECK SUM 値	—	—
	m+2 バイト目	—	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2)	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 10H 異常の場合 11H 通信異常の場合 18H
	RAM	m+3 バイト目	—	JUMP RAM 格納開始アドレス

(注 1) 所望のボーレートは表 3.14.6 を参照してください。

(注 2) 異常応答後は、動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。

(注 3) 19 バイト目 ~ 25 バイト目のデータは、RAM 上のアドレス 001000H ~ 004DFFH (15.8KB) の領域内に納まるようにプログラムしてください。

(注 4) リードプロテクトまたはライトプロテクトが設定されている場合は、受信したコマンドの動作を中止し、次の動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。

表 3.14.9 シングルブートプログラムの転送フォーマット [フラッシュメモリ SUM の場合]

	転送バイト数	コントローラ→本デバイスへの 転送データ	ボーレート	本デバイス→コントローラへの 転送データ
BOOT ROM	1 バイト目	ボーレート設定 UART	86H	—
	2 バイト目	—	所望の ボーレート (注 1)	ボーレート設定に対する ACK 応答 正常 (設定可能) の場合 ・UART 86H (ボーレートの設定が不可能と判断した 場合は動作停止)
	3 バイト目	動作コマンドデータ (20H)		—
	4 バイト目	—	動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 20H 異常の場合 x1H 通信異常の場合 x8H	—
	5 バイト目	—		SUM (上位)
	6 バイト目	—		SUM (下位)
	7 バイト目	—		5 ~ 6 バイト目の CHECK SUM 値
	8 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	—	—

(注 1) 所望のボーレートは表 3.14.6 を参照してください。

(注 2) 異常応答後は、動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。

表 3.14.10 シングルブートプログラムの転送フォーマット [製品情報読み出しの場合] (1/2)

	転送バイト数	コントローラ→本デバイスへの 転送データ	ボーレート	本デバイス→コントローラへの 転送データ
BOOT ROM	1 バイト目	ボーレート設定 UART	86H	—
	2 バイト目	—	—	ボーレート設定に対する ACK 応答 正常 (設定可能) の場合 ・UART 86H (ボーレートの設定が不可能と判断した 場合は、動作停止)
	3 バイト目	動作コマンドデータ (30H)		—
	4 バイト目	—	—	動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 30H 異常の場合 x1H 通信異常の場合 x8H
	5 バイト目	—		フラッシュメモリデータ (04FEF0H 番地)
	6 バイト目	—	フラッシュメモリデータ (04FEF1H 番地)	
	7 バイト目	—	フラッシュメモリデータ (04FEF2H 番地)	
	8 バイト目	—	フラッシュメモリデータ (04FEF3H 番地)	
	9 バイト目 ~ 20 バイト目	—	製品名 (アスキーコード、12 バイト) 9 バイト目から 'TMP91FY42_ _ _'	
	21 バイト目 ~ 24 バイト目	—	Password 比較開始アドレス (4 バイト) 21 バイト目から F4H, FEH, 04H, 00H	
	25 バイト目 ~ 28 バイト目	—	RAM 開始アドレス (4 バイト) 25 バイト目から 00H, 10H, 00H, 00H	
	29 バイト目 ~ 32 バイト目	—	RAM (ユーザ領域) 終了アドレス (4 バイト) 29 バイト目から FFH, 4DH, 00H, 00H	
	33 バイト目 ~ 36 バイト目	—	RAM 終了アドレス (4 バイト) 33 バイト目から FFH, 4FH, 00H, 00H	
	37 バイト目 ~ 40 バイト目	—	ダミーデータ (4 バイト) 37 バイト目から 00H, 00H, 00H, 00H	
	41 バイト目 ~ 44 バイト目	—	ダミーデータ (4 バイト) 41 バイト目から 00H, 00H, 00H, 00H	
	45 バイト目 ~ 46 バイト目	—	FUSE 情報 (2 バイト) 45 バイト目から リード/ライトプロテクト設定 1) あり / あり : 00H, 00H 2) なし / あり : 01H, 00H 3) あり / なし : 02H, 00H 4) なし / なし : 03H, 00H	
	47 バイト目 ~ 50 バイト目	—	フラッシュメモリ開始アドレス (4 バイト) 47 バイト目から 00H, 00H, 01H, 00H	
	51 バイト目 ~ 54 バイト目	—	フラッシュメモリ終了アドレス (4 バイト) 51 バイト目から FFH, FFH, 04H, 00H	
	55 バイト目 ~ 56 バイト目	—	フラッシュメモリセクタ分割数情報 (2 バイト) 55 バイト目から 40H, 00H	
	57 バイト目 ~ 60 バイト目	—	フラッシュメモリ同一セクタサイズの 開始アドレス (4 バイト) 57 バイト目から 00H, 00H, 01H, 00H	

表 3.14.11 シングルブートプログラムの転送フォーマット [製品情報読み出しの場合] (2/2)

	転送バイト数	コントローラ→本デバイスへの 転送データ	ポーレート	本デバイス→コントローラへの 転送データ
BOOT ROM	61 バイト目 ~ 64 バイト目	—		フラッシュメモリ同一セクタサイズの サイズ (ハーフワード) (4 バイト) 61 バイト目から 00H, 08H, 00H, 00H
	65 バイト目	—		フラッシュメモリ同一セクタサイズの 個数 (1 バイト) 40H
	66 バイト目	—		5 ~ 65 バイト目の CHECK SUM 値
	67 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)		—

- (注 1) 所望のポーレートは表 3.14.6 を参照してください。  
(注 2) 異常応答後は、動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。

Not Recommended  
for New Design

表 3.14.12 シングルブートプログラムの転送フォーマット [フラッシュメモリチップ消去の場合]

	転送バイト数	コントローラ→本デバイスへの 転送データ	ボーレート	本デバイス→コントローラへの 転送データ
BOOT ROM	1 バイト目	ボーレート設定 UART	所望の ボーレート (注 1)	—
	2 バイト目	—		ボーレート設定に対する ACK 応答 正常 (設定可能) の場合 ・UART 86H (ボーレートの設定が不可能と判断した 場合は動作停止)
	3 バイト目	動作コマンドデータ (40H)	—	—
	4 バイト目	—		動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 40H 異常の場合 x1H 通信異常の場合 x8H
	5 バイト目	消去イネーブルコマンドデータ (54H)		—
	6 バイト目	—		動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 54H 異常の場合 x1H 通信異常の場合 x8H
	7 バイト目	—		消去コマンドに対する ACK 応答 正常の場合 4FH 異常の場合 4CH
	8 バイト目	—		ACK 応答 正常の場合 5DH 異常の場合 60H
	9 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)		—

(注 1) 所望のボーレートは表 3.14.6 を参照してください。  
(注 2) 異常応答後は、動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。



表 3.14.13 シングルブートプログラムの転送フォーマット [フラッシュメモリ書き込みの場合]

	転送バイト数	コントローラ→本デバイスへの 転送データ	ボーレート	本デバイス→コントローラへの 転送データ
BOOT ROM	1バイト目	ボーレート設定 UART	86H	—
	2バイト目	—	所望の ボーレート (注 1)	ボーレート設定に対する ACK 応答 正常 (設定可能) の場合 ・UART 86H (ボーレートの設定が不可能と判断した 場合は動作停止)
	3バイト目	動作コマンドデータ (50H)		—
	4バイト目	—	動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 50H 異常の場合 x1H チップ消去未実施の場合(注 4) x4H プロテクト設定済みの場合(注 5) x6H 通信異常の場合 x8H	—
	5バイト目	ROM 格納開始アドレス 31 ~ 24 (注 3)		—
	6バイト目	ROM 格納開始アドレス 23 ~ 16 (注 3)		—
	7バイト目	ROM 格納開始アドレス 15 ~ 8 (注 3)		—
	8バイト目	ROM 格納開始アドレス 7 ~ 0 (注 3)		—
	9バイト目	ROM 格納バイト数 15 ~ 8 (注 3)		—
	10バイト目	ROM 格納バイト数 7 ~ 0 (注 3)		—
	11バイト目	5-10バイト目の CHECK SUM 値(注 3)		—
	12バイト目	—		CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 50H 異常の場合 51H 通信異常の場合 58H
	13バイト目 ~ mバイト目	ROM 格納データ		—
	m+1バイト目	13 ~ mバイト目の CHECK SUM 値	—	
	m+2バイト目	—	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2) 正常の場合 50H 異常の場合 51H 通信異常の場合 58H	
	m+3バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	—	

(注 1) 所望のボーレートは表 3.14.6 を参照してください。

(注 2) 異常応答後は、動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。

(注 3) 5 バイト目 ~ 8 バイト目のデータは ROM 上のアドレス 010000H~04FFFFH (256KB) の領域に納まるようにプログラムしてください。アドレスは必ず偶数アドレスを設定してください。

9 バイト目 ~ 10 バイト目のデータは 0001H~0400H (1B~1KB)に納まるようにプログラムしてください。1KB 以上書き込む場合は、本コマンドを繰り返し実行してください。

既にデータ(FFFFH を含む)が書き込まれたフラッシュメモリエリアには、本コマンドを繰り返し実行しないでください。データが書き込まれたフラッシュメモリエリアに対して、再度データの書き込みを行う場合には、チップイレースによって必ずデータを消去した後に書き込みを行ってください。

(注 4) フラッシュメモリチップ消去(コマンド 40H)が実行されていない場合は、受信したコマンドの動作を中止し、次の動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。本コマンドは、シングルブートモード移行後にフラッシュメモリチップ消去コマンドが一度実行されることで受付開始します。

(注 5) リードプロテクトまたはライトプロテクトが設定されている場合は、受信したコマンドの動作を中止し、次の動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。

表 3.14.14 シングルブートプログラムの転送フォーマット [フラッシュメモリプロテクト設定の場合]

	転送バイト数	コントローラ→本デバイスへの 転送データ	ボーレート	本デバイス→コントローラへの 転送データ
BOOT ROM	1 バイト目	ボーレート設定 UART	86H	—
	2 バイト目	—	所望の ボーレート (注 1)	ボーレート設定に対する ACK 応答 正常 (設定可能) の場合 ・UART 86H (ボーレートの設定が不可能と判断した 場合は動作停止)
	3 バイト目	動作コマンドデータ (60H)		—
	4 バイト目	—	動作コマンドに対する ACK 応答 (注 2)	正常の場合 60H 異常の場合 x1H 通信異常の場合 x8H
	5 バイト目 ~ 16 バイト目	PASS WORD データ (12 バイト) (04FEF4H~04FEFFH)		—
	17 バイト目	5 ~ 16 バイト目の CHECK SUM 値	—	—
	18 バイト目	—	CHECK SUM 値に対する ACK 応答 (注 2)	正常の場合 60H 異常の場合 61H 通信異常の場合 68H
	19 バイト目	—		プロテクト設定コマンドに対する ACK 応答 正常の場合 6FH 異常の場合 6CH
	20 バイト目	—	ACK 応答	正常の場合 31H 異常の場合 34H
	21 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)		—

(注 1) 所望のボーレートは表 3.14.6 を参照してください。

(注 2) 異常応答後は、動作コマンド (3 バイト目) 待ちになります。

### 3.14.4.7 ブートプログラム

シングルブートモード立ち上げ時にはブートプログラムが起動します。

ここではシングルブートモード起動時の内蔵ブートプログラムがコントローラと通信を行うのに必要なタイミングを述べます。ユーザがシングルブートを使用するコントローラを作成する場合や、ユーザがユーザブートの環境を構築する為の情報として活用ください。

#### 1. RAM 転送コマンド

RAM 転送は、コントローラから送られてくるデータを内蔵 RAM へ格納します。転送が正常に終了するとユーザプログラムの実行を開始します。ユーザプログラムのサイズは、最大 15.8K バイトまで転送可能です (スタックポインタエリア等の保護のため、ブートプログラム上で制限をかけています)。また、実行開始アドレスは、RAM 格納開始アドレスになります。

このRAM転送機能でユーザ作成の書き込み/消去プログラムを実行することにより、ユーザ独自のオンボードプログラミング制御を行うことができます。ユーザプログラムでオンボードプログラミングを実行するためには、3.14.6「フラッシュメモリコマンドシーケンス」を使う必要があります。RAM転送コマンドが終了した後は、内蔵RAMの全領域を使用することができます。

なお、デバイスにリードプロテクトまたはライトプロテクトが設定されている場合は、本コマンドは実行されません。また、パスワードエラーが発生した場合も、本コマンドは実行されません。

#### 2. フラッシュメモリ SUM コマンド

フラッシュメモリ 256K バイトの SUM を計算しその結果を返します。ブートプログラムではフラッシュメモリの全エリアのデータを読み出す動作コマンドはサポートしていません。その代わりに、このフラッシュメモリ SUM コマンドがあります。SUM を読み出すことで、アプリケーションプログラムのレビジョンを管理することができます。

#### 3. 製品情報読み出しコマンド

本デバイスの製品名やメモリ情報などを返します。製品情報読み出しコマンドでは、フラッシュメモリの一部エリア (04FEF0H~04FEF3H) のデータを返します。フラッシュメモリ SUM コマンド以外に、このデータを用いることでも、アプリケーションプログラムのレビジョンを管理することができます。

#### 4. フラッシュメモリチップ消去コマンド

すべてのセクタのフラッシュメモリを消去します。リード/ライトプロテクトがかかっている場合、メモリセルの全てのセクタを消去し、リード/ライトプロテクトを解除します。本コマンドは、パスワードを忘れた場合のブートプログラムの操作を回復する機能も兼用しているため、パスワード比較は行っていません。

## 5. フラッシュメモリ書き込みコマンド

コントローラから送られてくるデータを内蔵フラッシュメモリに書き込みます。書き込みサイズは最大 1K バイトです。1K バイト以上書き込む場合は、本コマンドを繰り返し実行します。

本コマンドを使用する場合は、シングルブートモード移行後に必ずフラッシュメモリチップ消去コマンド (40H) を一度実行してから本コマンドを実行してください。

なお、デバイスにリードプロテクトまたはライトプロテクトが設定されている場合は、本コマンドは実行されません。

## 6. フラッシュメモリプロテクト設定コマンド

リードプロテクトとライトプロテクトを同時に設定します。但し、パスワードエラーが発生した場合は、本コマンドは実行されません。

リードプロテクトを設定するとライターモードの時にフラッシュメモリのリードができなくなります。また、ライトプロテクトを設定するとライターモードの時にフラッシュメモリのライトが出来なくなります。

Not Recommended  
for New Design

## 3.14.4.8 RAM転送コマンド (表 3.14.8参照)

## 1. コントローラー→デバイス

1バイト目のデータは、ボーレートを判定するデータになります。1バイト目のデータは、受信を禁止した状態 ( $SC1MOD0<RXE> = 0$ ) にしています。(ここでは、内部タイマでボーレート判定をおこなっています。)

## • UART で通信

コントローラからターゲットボードへは、UART の設定で、所望のボーレートでデータを 86H にして送信してください。シリアル動作モードの判定で UART と判定した場合、ボーレートの設定が可能かどうかを判定します。ボーレートが適切では無く、設定が不可能と判断した場合は動作を停止するため、通信が行えなくなります。

## 2. デバイス→コントローラ

2バイト目の送信データは、1バイト目のシリアル動作モード設定データに対する ACK 応答データになります。1バイト目のデータが、UART と判定されボーレートの設定が可能な場合 86H を送信します。

## • ボーレート判定

ボーレートの設定が可能かどうかを判定します。設定が可能と判定した場合、内蔵ブートプログラムが、BR1CR、BR1ADD の値を書き替え、86H を送信し、設定が不可能と判定した場合、動作を停止するため何も送信しません。コントローラは、1バイト目のデータの送信が終了した後、タイムアウト時間 (5 秒) を設けます。タイムアウト時間内に、データ (86H) を正常受信できなければ、通信不能と判断してください。受信を許可 ( $SC1MOD0<RXE> = 1$ ) するタイミングは、送信バッファにデータ (86H) を書き込む前に行っています。

## 3. コントローラー→デバイス

3バイト目の受信データは、動作コマンドデータになります。この場合は、RAM 転送コマンドデータ (10H) になります。

## 4. デバイス→コントローラ

4バイト目の送信データは、3バイト目の動作コマンドデータに対する ACK 応答データになります。最初に、3バイト目の受信データに受信エラーがあるかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) x8H を送信して、次の動作コマンド (3バイト目) データ待ちになります。送信データの上位4ビットは、不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。

次に、3バイト目の受信データが、表 3.14.7の動作コマンドデータのいずれかに該当する場合は、受信データをエコーバック送信 (正常ACK応答データ) します。RAM転送コマンドを選択した場合には、プロテクト (リードまたはライト) が設定されていないことをチェックし、10Hをエコーバック送信してRAM転送処理ルーチンに分岐します。プロテクトが設定されている場合は、ACK応答データ (bit 2/1) x6H を送信して、再び動作コマンド (3バイト目) データ待ちになります。送信データの上位4ビットは、不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。RAM転送処理ルーチンに分岐後、パスワードエリアのデータをチェックします。パスワードエリアのデータのチェック方法は、3.14.4.16「パスワードについて」を参照してください。

3バイト目の受信データがいずれのコマンドにも該当しない場合は、動作コマンドエラーの ACK 応答データ (bit 0) x1H を送信して、再び動作コマンド (3バイト目) データ待ちになります。送信データの上位4ビットは、不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。

5. コントローラ→デバイス  
5 バイト目～16 バイト目の受信データは、パスワードデータ (12 バイト) になります。  
5 バイト目の受信データはフラッシュメモリの 04FEF4H のデータと照合し、6 バイト目の受信データはフラッシュメモリの 04FEF5H のデータと照合します。同様に 16 バイト目の受信データはフラッシュメモリの 04FEFFH のデータと照合します。
6. コントローラ→デバイス  
17 バイト目の受信データは、CHECK SUMデータになります。5 バイト目から 16 バイト目の送信データを符号なしの 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して得られた下位 8 ビット値の 2 の補数をコントローラから送信してください。CHECK SUM データの計算方法は、3.14.4.18 「CHECK SUMの計算方法」を参照してください。
7. デバイス→コントローラ  
18 バイト目の送信データは、5 バイト目～17 バイト目のデータに対する ACK 応答データ (CHECK SUM 値に対する ACK 応答) になります。最初に、5 バイト目～17 バイト目の受信データに受信エラーがあるかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) 18H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになるので、“1”になります。  
次に、17 バイト目の CHECK SUM データをチェックします。CHECK SUM データのチェック方法は、5 バイト目～17 バイト目までの受信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して得られた値の下位 8 ビットが、00H かどうかをチェックしています。00H 以外の場合、CHECK SUM エラーの ACK 応答データ (bit 0) 11H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。  
最後に、パスワードの照合結果をチェックします。5 バイト目～16 バイト目のパスワードデータの照合がすべて一致しない場合、パスワードエラーの ACK 応答データ (bit 0) 11H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。  
上記のチェックを終えて、すべて正常なら、正常 ACK 応答データ 10H を送信します。
8. コントローラ→デバイス  
19 バイト目～22 バイト目までの受信データは、ブロック転送における格納先の RAM の開始アドレスを表します。19 バイト目がアドレスの 31 ビット～24 ビットに対応、20 バイト目がアドレスの 23 ビット～16 ビットに対応、21 バイト目が 15 ビット～8 ビット、22 バイト目が 7 ビット～0 ビットに対応します。
9. コントローラ→デバイス  
23 バイト目、24 バイト目の受信データは、ブロック転送するバイト数を表します。23 バイト目が転送バイト数の 15 ビット～8 ビット目に対応し、24 バイト目が 7 ビット～0 ビット目に対応します。
10. コントローラ→デバイス  
25 バイト目の受信データは、CHECK SUMデータになります。19 バイト目から 24 バイト目の送信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して得られた下位 8 ビット値の 2 の補数値をコントローラから送信してください。CHECK SUM データ計算方法は、3.14.4.18 「CHECK SUMの計算方法」を参照してください。  
注) 19 バイト目～25 バイト目のデータは RAM 上のアドレス 001000H～004DFH (15.8KB) の領域に納まるようにプログラムしてください。

## 11. デバイス→コントローラ

26 バイト目の送信データは、19 バイト目～25 バイト目のデータに対する ACK 応答データ (CHECK SUM 値に対する ACK 応答) になります。

最初に、19 バイト目～25 バイト目の受信データに受信エラーがあるかどうかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) 18H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになるので“1”になります。

次に、25 バイト目の CHECK SUM データをチェックします。CHECK SUM データのチェック方法は、19 バイト目～25 バイト目までの受信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して得られた値の下位 8 ビットが、00H かどうかをチェックしています。00H 以外の場合、CHECK SUM エラーの ACK 応答データ (bit 0) 11H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。

上記のチェックを終えてすべて正常なら、正常 ACK 応答データ 10H を送信します。

## 12. コントローラ→デバイス

27 バイト目～m バイト目の受信データは、RAM へ格納するデータになります。RAM に格納するデータを、19 バイト目から 22 バイト目で指定されたアドレスから書き込み、23 バイト目から 24 バイト目に指定されたバイト数分だけ書き込みます。

## 13. コントローラ→デバイス

m+1 バイト目の受信データは、CHECK SUM データになります。27 バイト目～m バイト目の送信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して得られた下位 8 ビット値の 2 の補数をコントローラから送信してください。CHECK SUM データの計算方法は、3.14.4.18 「CHECK SUM の計算方法」を参照してください。

## 14. デバイス→コントローラ

m+2 バイト目の送信データは、27 バイト目～(m+1) バイト目のデータに対する ACK 応答データ (CHECK SUM に対する ACK 応答) になります。

最初に 27 バイト目～m+1 バイト目の受信データに受信エラーがあるかどうかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) 18H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになるので“1”になります。

次に、m+1 バイト目の CHECK SUM データをチェックします。CHECK SUM データのチェック方法は、27 バイト目～m+1 バイト目までの受信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して得られた値の下位 8 ビットが、00H かどうかをチェックしています。00H 以外の場合、CHECK SUM エラーの ACK 応答データ (bit 0) 11H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。

上記のチェックを終えてすべて正常なら、正常 ACK 応答データ 10H を送信します。

## 15. デバイス→コントローラ

m+2 バイト目の ACK 応答データが正常 ACK 応答データの場合、正常 ACK 応答データ 10H を送信後、19 バイト目～22 バイト目で指定された RAM のスタートアドレスに分岐します。

## 3.14.4.9 フラッシュメモリSUMコマンド (表 3.14.9参照)

1. 1バイト目～2バイト目までの送受信データはRAM転送コマンドの場合と同一になります。
2. コントローラ → デバイス  
3バイト目の受信データは動作コマンドデータになります。この場合は、フラッシュメモリSUMコマンドデータ(20H)になります。
3. デバイス → コントローラ  
4バイト目の送信データは、3バイト目の動作コマンドデータに対するACK応答データになります。  
最初に、3バイト目の受信データに受信エラーがあるかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常のACK応答データ(bit 3) x8Hを送信して、次の動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データの上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。  
次に、3バイト目の受信データが、表3.14.7の動作コマンドデータのいずれかに該当する場合は、受信データをエコーバック送信(正常ACK応答データ)します。この場合、20Hをエコーバック送信して、フラッシュメモリSUM処理ルーチンに分岐します。該当しない場合は、動作コマンドエラーのACK応答データ(bit 0) x1Hを送信して、次の動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データ上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。
4. デバイス → コントローラ  
5バイト目の送信データはSUM値の上位データ、6バイト目の送信データはSUM値の下位データになります。SUMの計算方法は、3.14.4.17「SUMの計算方法」を参照してください。
5. デバイス → コントローラ  
7バイト目の送信データは、CHECK SUMデータになります。5バイト目から6バイト目の送信データを符号なし8ビット加算(オーバーフローを無視)を行い、得られた下位8ビット値の2の補数を送信します。
6. コントローラ → デバイス  
8バイト目の受信データは、次の動作コマンドデータになります。



## 3.14.4.10 製品情報読み出しコマンド (表 3.14.10、表 3.14.11参照)

1. 1バイト目～2バイト目までの送受信データはRAM転送コマンドの場合と同一になります。
2. コントローラ → デバイス  
3バイト目の受信データは、動作コマンドデータになります。この場合は、製品情報読み出しコマンドデータ (30H) になります。
3. デバイス → コントローラ  
4バイト目の送信データは、3バイト目の動作コマンドデータに対するACK応答データになります。  
最初に、3バイト目の受信データに受信エラーがあるかどうかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常のACK応答データ (bit 3) x8Hを送信して、次の動作コマンド (3バイト目) データ待ちになります。送信データの上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。  
次に、3バイト目の受信データが、表3.14.7の動作コマンドデータのいずれかに該当する場合は、受信データをエコーバック送信 (正常ACK応答データ) します。この場合、30Hをエコーバック送信して、製品情報読み出し処理ルーチンに分岐します。該当しない場合は、動作コマンドエラーのACK応答データ (bit 0) x1Hを送信して、次の動作コマンド (3バイト目) データ待ちになります。送信データの上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。
4. デバイス → コントローラ  
5バイト目～8バイト目の送信データは、フラッシュメモリのデータ (04FEF0H~04FEF3H番地のデータ) になります。この番地にソフトなどのID情報を書き込んでおくことにより、書き込んだソフトのバージョン管理をすることができます。  
(例えば0002Hなら、書き込んだソフトがバージョン2と管理する。)
5. デバイス → コントローラ  
9バイト目～20バイト目の送信データは製品名になります。9バイト目から、アスキーコードで、‘TMP91FY42\_ \_ \_’を送信します。  
注) ‘\_’: スペース
6. デバイス → コントローラ  
21バイト目～24バイト目の送信データはパスワード比較開始アドレスになります。21バイト目から、F4H、FEH、04H、00Hを送信します。
7. デバイス → コントローラ  
25バイト目～28バイト目の送信データはRAM開始アドレスになります。25バイト目から、00H、10H、00H、00Hを送信します。
8. デバイス → コントローラ  
29バイト目～32バイト目の送信データはRAM(ユーザ領域)終了アドレスになります。29バイト目から、FFH、4DH、00H、00Hを送信します。
9. デバイス → コントローラ  
33バイト目～36バイト目の送信データはRAM終了アドレスになります。33バイト目から、FFH、4FH、00H、00Hを送信します。

10. デバイス → コントローラ  
37 バイト目 ~ 44 バイト目の送信データは、ダミーデータになります。
11. デバイス → コントローラ  
45 バイト目 ~ 46 バイト目の送信データは、プロテクトの設定状態や、フラッシュメモリがセクタ分割されているかを各ビットに割り付けて送信します。
- 0 ビット目は、リードプロテクトの設定状態を示します。
    - ・ “0” はリードプロテクトが設定されている
    - ・ “1” はリードプロテクトが設定されていない
  - 1 ビット目は、ライトプロテクトの設定状態を示します。
    - ・ “0” はライトプロテクトが設定されている
    - ・ “1” はライトプロテクトが設定されていない
  - 2 ビット目は、フラッシュメモリが分割されているかを示します。
    - ・ “0” は分割されている
    - ・ “1” は分割されていない
  - 3 ビット目から 15 ビット目までは “0” を送信します。
12. デバイス → コントローラ  
47 バイト目 ~ 50 バイト目の送信データは、フラッシュメモリ開始アドレスになります。47 バイト目から、00H、00H、01H、00H を送信します。
13. デバイス → コントローラ  
51 バイト目 ~ 54 バイト目の送信データは、フラッシュメモリ終了アドレスになります。51 バイト目から、FFH、FFH、04H、00H を送信します。
14. デバイス → コントローラ  
55 バイト目 ~ 56 バイト目の送信データは、フラッシュメモリのセクタ分割数になります。55 バイト目から、40H、00H を送信します。
15. デバイス → コントローラ  
57 バイト目 ~ 65 バイト目の送信データは、フラッシュメモリのセクタ情報になります。セクタ情報は、フラッシュメモリ開始アドレスから見たとき、同一セクタサイズが何セクタ続いているかを一単位とし、同一セクタサイズの先頭の開始アドレスとセクタサイズ (ハーフワード) およびセクタの個数で表します。なお、セクタサイズはワードで表します。  
57 バイト目 ~ 65 バイト目の送信データは、4K バイトのセクタ (Sector0~Sector63) を表します。  
送信データについては、表 3.14.10、表 3.14.11を参照してください。
16. デバイス → コントローラ  
66 バイト目の送信データは、CHECK SUM データになります。5 バイト目から 65 バイト目の送信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して、得られた下位 8 ビット値の 2 の補数を送信します。
17. コントローラ → デバイス  
67 バイト目の受信データは、次の動作コマンドデータになります。

## 3.14.4.11 フラッシュメモリチップ消去コマンド (表 3.14.12参照)

1. 1バイト目~2バイト目までの送受信データはRAM転送コマンドの場合と同一になります。
2. コントローラ → デバイス  
3バイト目の受信データは動作コマンドデータになります。この場合は、フラッシュメモリチップ消去コマンドデータ (40 H) になります。
3. デバイス → コントローラ  
4バイト目の送信データは、3バイト目の動作コマンドデータに対するACK応答データになります。最初に、3バイト目の受信データに受信エラーがあるかどうかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常のACK応答データ (bit 3) x8Hを送信して、次の動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データの上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。次に、3バイト目の受信データが、表 3.14.7の動作コマンドデータのいずれかに該当する場合は、受信データをエコーバック送信(正常ACK応答データ)します。この場合、40Hをエコーバック送信します。該当しない場合は、動作コマンドエラーのACK応答データ (bit 0) x1Hを送信して、次の動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データの上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。
4. コントローラ → デバイス  
5バイト目の受信データは消去イネーブルコマンドデータ (54 H) になります。
5. デバイス → コントローラ  
6バイト目の送信データは、5バイト目の消去イネーブルコマンドデータに対するACK応答データになります。  
最初に、5バイト目の受信データに受信エラーがあるかどうかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常のACK応答データ (bit 3) x8Hを送信して、次の動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データの上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。  
次に、5バイト目の受信データが、消去イネーブルコマンドデータに該当する場合は、受信データをエコーバック送信(正常ACK応答データ)します。この場合、54Hをエコーバック送信して、フラッシュメモリチップ消去処理ルーチンに分岐します。該当しない場合は、動作コマンドエラーのACK応答データ (bit 0) x1Hを送信して、次の動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データの上位4ビットは不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。
6. デバイス → コントローラ  
7バイト目の送信データは消去が正常に終了したかどうかを示します。  
正常に終了した時は、終了コード(4FH)を返します。  
消去 Error が起きた場合は、エラーコード(4CH)を返します。
7. デバイス → コントローラ  
8バイト目の送信データはACK応答データです。  
正常に終了した時は、消去ACK応答コード(5DH)を返します。  
消去 Error の場合は、消去 ErrorACK 応答コード (60H)を返します。
8. コントローラ → デバイス  
9バイト目の受信データは、次の動作コマンドデータになります。

## 3.14.4.12 フラッシュメモリ書き込みコマンド (表 3.14.13参照)

1. 1バイト目～2バイト目までの送受信データはRAM転送コマンドの場合と同一になります。
2. コントローラ → デバイス  
3バイト目の受信データは、動作コマンドデータになります。この場合は、フラッシュメモリ書き込みコマンドデータ (50H) になります。
3. デバイス → コントローラ  
4バイト目の送信データは、3バイト目の動作コマンドデータに対するACK応答データになります。最初に、3バイト目の受信データに受信エラーがあるかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常のACK応答データ (bit 3) x8Hを送信して、次の動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データの上位4ビットは、不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。次に、3バイト目の受信データが、表3.14.7の動作コマンドデータのいずれかに該当する場合は、受信データをエコーバック送信(正常ACK応答データ)します。フラッシュメモリ書き込みコマンドを選択した場合には、プロテクト(リードまたはライト)が設定されていないこと、およびフラッシュメモリチップ消去コマンド(40H)が一度実行されていることをチェックし、50Hをエコーバック送信してフラッシュメモリ書き込み処理ルーチンに分岐します。プロテクトが設定されている場合は、ACK応答データ (bit 2/1) x6Hを送信して、再び動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。フラッシュメモリチップ消去コマンド(40H)が実行されていない場合は、ACK応答データ (bit 2) x4Hを送信して、再び動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。また、3バイト目の受信データがいずれのコマンドにも該当しない場合は、動作コマンドエラーのACK応答データ (bit 0) x1Hを送信して、再び動作コマンド(3バイト目)データ待ちになります。送信データ(x6H/x4H/x1H)の上位4ビットは、不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位4ビットになります)。
4. コントローラ → デバイス  
5バイト目～8バイト目までの受信データは、ブロック転送における格納先のフラッシュメモリの開始アドレスを表します。5バイト目がアドレスの31ビット～24ビットに対応、6バイト目がアドレスの23ビット～16ビットに対応、7バイト目が15ビット～8ビット、8バイト目が7ビット～0ビットに対応します。
5. コントローラ → デバイス  
9バイト目、10バイト目の受信データは、ブロック転送するバイト数を表します。9バイト目が転送バイト数の15ビット～8ビット目に対応し、10バイト目が7ビット～0ビット目に対応します。
6. コントローラ → デバイス  
11バイト目の受信データは、CHECK SUMデータになります。5バイト目から10バイト目の送信データを符号なし8ビット加算(オーバフローを無視)して得られた下位8ビット値の2の補数値をコントローラから送信してください。CHECK SUMデータ計算方法は、3.14.4.18「CHECK SUMの計算方法」を参照してください。

注) 5 バイト目 ~ 8 バイト目のデータは ROM 上のアドレス 010000H~04FFFFH (256KB) の領域に納まるようにプログラムしてください。アドレスは必ず偶数アドレスを設定してください。

9 バイト目 ~ 10 バイト目のデータは 0001H~0400H (1B~1KB) に納まるようにプログラムしてください。1KB 以上書き込む場合は、本コマンドを繰り返し実行してください。

既にデータ (FFFFH を含む) が書き込まれたフラッシュメモリエリアには、本コマンドを繰り返し実行しないでください。データが書き込まれたフラッシュメモリエリアに対して、再度データの書き込みを行う場合には、チップイレースによって必ずデータを消去した後に書き込みを行ってください。

#### 7. デバイス → コントローラ

12 バイト目の送信データは、5 バイト目 ~ 11 バイト目のデータに対する ACK 応答データ (CHECK SUM 値に対する ACK 応答) になります。

最初に、5 バイト目 ~ 11 バイト目の受信データに受信エラーがあるかどうかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) 58H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになるので "5" になります。

次に、11 バイト目の CHECK SUM データをチェックします。CHECK SUM データのチェック方法は、5 バイト目 ~ 11 バイト目までの受信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバフローを無視) して得られた値の下位 8 ビットが、00H かどうかをチェックしています。00H 以外の場合、CHECK SUM エラーの ACK 応答データ (bit 0) 51H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。

上記のチェックを終えてすべて正常なら、正常 ACK 応答データ 50H を送信します。

#### 8. コントローラ → デバイス

13 バイト目 ~ m バイト目の受信データは、フラッシュメモリへ格納するデータになります。フラッシュメモリに格納するデータを、5 バイト目から 8 バイト目で指定されたアドレスから書き込み、9 バイト目から 10 バイト目に指定されたバイト数分だけ書き込みます。

#### 9. コントローラ → デバイス

m + 1 バイト目の受信データは、CHECK SUM データになります。13 バイト目 ~ m バイト目の送信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバフローを無視) して得られた下位 8 ビット値の 2 の補数をコントローラから送信してください。CHECK SUM データの計算方法は、3.14.4.18 「CHECK SUM の計算方法」を参照してください。

## 10. デバイス → コントローラ

$m + 2$  バイト目の送信データは、13 バイト目 ~ ( $m + 1$ ) バイト目のデータに対する ACK 応答データ (CHECK SUM に対する ACK 応答) になります。

最初に 13 バイト目 ~  $m + 1$  バイト目の受信データに受信エラーがあるかどうかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) 58H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになるので“5”になります。

次に、 $m + 1$  バイト目の CHECK SUM データをチェックします。CHECK SUM データのチェック方法は、13 バイト目 ~  $m + 1$  バイト目までの受信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバフローを無視) して得られた値の下位 8 ビットが、00H かどうかをチェックしています。00H 以外の場合、CHECK SUM エラーの ACK 応答データ (bit 0) 51H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。

上記のチェックを終えてすべて正常なら、正常 ACK 応答データ 50H を送信します。

## 11. コントローラ → デバイス

$m + 3$  バイト目の受信データは、次の動作コマンドデータになります。

Not Recommended for New Design

## 3.14.4.13 フラッシュメモリプロテクト設定コマンド (表 3.14.14参照)

1. 1 バイト目 ~ 2 バイト目までの送受信データは RAM 転送コマンドの場合と同一になります。
2. コントローラ → デバイス  
3 バイト目の受信データは、動作コマンドデータになります。この場合は、フラッシュメモリプロテクト設定コマンドデータ (60H) になります。
3. デバイス → コントローラ  
4 バイト目の送信データは、3 バイト目の動作コマンドデータに対する ACK 応答データになります。最初に、3 バイト目の受信データに受信エラーがあるかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) x8H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになります)。  
次に、3 バイト目の受信データが、表 3.14.7 の動作コマンドデータのいずれかに該当する場合は、受信データをエコーバック送信 (正常 ACK 応答データ) します。フラッシュメモリプロテクト設定コマンドを選択した場合には、60H をエコーバック送信してフラッシュメモリプロテクト設定処理ルーチンに分岐します。  
このルーチンに分岐後、パスワードエリアのデータをチェックします。パスワードエリアのデータのチェック方法は、3.14.4.16 「パスワードについて」を参照してください。  
3 バイト目の受信データがいずれのコマンドにも該当しない場合は、動作コマンドエラーの ACK 応答データ (bit 0) x1H を送信して、再び動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、不定値になります(直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになります)。
4. コントローラ → デバイス  
5 バイト目 ~ 16 バイト目の受信データは、パスワードデータ (12 バイト) になります。  
5 バイト目の受信データはフラッシュメモリの 04FEF4H のデータと照合し、6 バイト目の受信データはフラッシュメモリの 04FEF5H のデータと照合します。同様に 16 バイト目の受信データはフラッシュメモリの 04FEFFH のデータと照合します。
5. コントローラ → デバイス  
17 バイト目の受信データは、CHECK SUM データになります。5 バイト目から 16 バイト目の送信データを符号なしの 8 ビット加算 (オーバフローを無視) して得られた下位 8 ビット値の 2 の補数をコントローラから送信してください。CHECK SUM データの計算方法は、3.14.4.18 「CHECK SUM の計算方法」を参照してください。

#### 6. デバイス → コントローラ

18 バイト目の送信データは、5 バイト目 ~ 17 バイト目のデータに対する ACK 応答データ (CHECK SUM 値に対する ACK 応答) になります。最初に、5 バイト目 ~ 17 バイト目の受信データに受信エラーがあるかをチェックします。受信エラーがある場合、通信異常の ACK 応答データ (bit 3) 68H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。送信データの上位 4 ビットは、直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになるので、“6” になります。

次に、17 バイト目の CHECK SUM データをチェックします。CHECK SUM データのチェック方法は、5 バイト目 ~ 17 バイト目までの受信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバフローを無視) して得られた値の下位 8 ビットが、00H かどうかをチェックしています。00H 以外の場合、CHECK SUM エラーの ACK 応答データ (bit 0) 61H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。

最後に、パスワードの照合結果をチェックします。5 バイト目 ~ 16 バイト目のパスワードデータの照合がすべて一致しない場合、パスワードエラーの ACK 応答データ (bit 0) 61H を送信して、次の動作コマンド (3 バイト目) データ待ちになります。上記のチェックを終えて、すべて正常なら、正常 ACK 応答データ 60H を送信します。

#### 7. デバイス → コントローラ

19 バイト目の送信データはプロテクト設定が正常に終了したかどうかを示します。正常に終了した時は、終了コード(6FH)を返します。  
Error が起きた場合は、エラーコード(6CH)を返します。

#### 8. デバイス → コントローラ

20 バイト目の送信データは ACK 応答データです。正常に終了した時は、ACK 応答コード(31H)を返します。  
Error の場合は、ErrorACK 応答コード (34H)を返します。

#### 9. デバイス → コントローラ

21 バイト目の受信データは、次の動作コマンドデータになります。



## 3.14.4.14 ACK応答データ

ブートプログラムは処理状況を各種コードによってコントローラに送信します。表 3.14.15から表 3.14.21に各受信データに対するACK応答データを示します。ACK応答データの上位 4 ビットは、動作コマンドデータの上位 4 ビットになります。また 3 ビット目は受信エラーを表し、0 ビット目は動作コマンドエラー、CHECK SUMエラー、パスワードエラーの状態を表します。

表 3.14.15 シリアル動作モード判定データに対する ACK 応答データ

送信データ	送信データの意味
86H	UART での通信が可能と判定した。(注)

(注) ボーレートの設定が不可能と判定したら、何も送信しないで動作を停止します。

表 3.14.16 動作コマンドデータに対する ACK 応答データ

送信データ	送信データの意味
x8H (注)	動作コマンドデータに受信エラーが発生した。
x6H (注)	プロテクトが設定されており受信コマンドの動作を中止した。
x4H (注)	フラッシュメモリチップ消去が実行されていないため受信コマンドの動作を中止した。
x1H (注)	未定義の動作コマンドデータを正常受信した。
10H	RAM 転送コマンドと判定した。
20H	フラッシュメモリ SUM コマンドと判定した。
30H	製品情報読み出しコマンドと判定した。
40H	フラッシュメモリチップ消去コマンドと判定した。
50H	フラッシュメモリ書き込みコマンドと判定した。
60H	フラッシュメモリプロテクト設定コマンドと判定した。

(注) 上位 4 ビットは、直前の動作コマンドデータの上位 4 ビットになります。

表 3.14.17 RAM 転送コマンド中の CHECK SUM データに対する ACK 応答データ

送信データ	送信データの意味
18H	受信エラーが発生していた。
11H	CHECK SUM エラーが発生した。あるいは、パスワードエラーが発生した。
10H	CHECK SUM 値は正常な値と判定した。

表 3.14.18 フラッシュメモリチップ消去動作に対する ACK 対応データ

送信データ	送信データの意味
54H	消去イネーブルコマンドと判定した。
4FH	消去終了
4CH	消去エラーが発生した。
5DH (注)	消去の再確認
60H (注)	消去エラーの再確認

(注) 再確認表記は通信の確認

表 3.14.19 フラッシュメモリ書き込みコマンド中の CHECK SUM データに対する ACK 応答データ

送信データ	送信データの意味
58H	受信エラーが発生していた。
51H	CHECK SUM エラーが発生した。
50H	CHECK SUM 値は正常な値と判定した。

表 3.14.20 フラッシュメモリプロテクト設定コマンド中の CHECK SUM データに対する ACK 応答データ

送信データ	送信データの意味
68H	受信エラーが発生していた。
61H	CHECK SUM エラーが発生した。あるいは、パスワードエラーが発生した。
60H	CHECK SUM 値は正常な値と判定した。

表 3.14.21 フラッシュメモリプロテクト設定動作に対する ACK 対応データ

送信データ	送信データの意味
6FH	プロテクト (リード/ライト) 設定終了
6CH	プロテクト (リード/ライト) 設定エラーが発生した。
31H (注)	プロテクト (リード/ライト) 設定の再確認
34H (注)	プロテクト (リード/ライト) 設定エラーの再確認

(注) 再確認表記は通信の確認

## 3.14.4.15 シリアル動作モード判定

コントローラは、UARTで通信したい場合、所望のボーレートで1バイト目を86Hにて送信してください。図3.14.7に波形を示します。

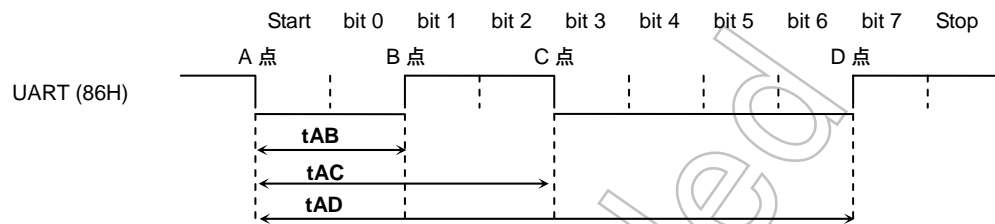


図 3.14.7 シリアル動作モード判定データ

ブードプログラムは、リセット解除後の1バイト目のデータ(86H)はコントローラからシリアル通信のデータとして受信せず、ボーレート判定のため、図3.14.8のフローチャートにあるように、図3.14.7のtAB、tACと、tADの出力期間を判別しています。

CPUが端子のレベルをモニタしてレベルの変化があると、その時のタイマ値を取り込みボーレートを判定します。

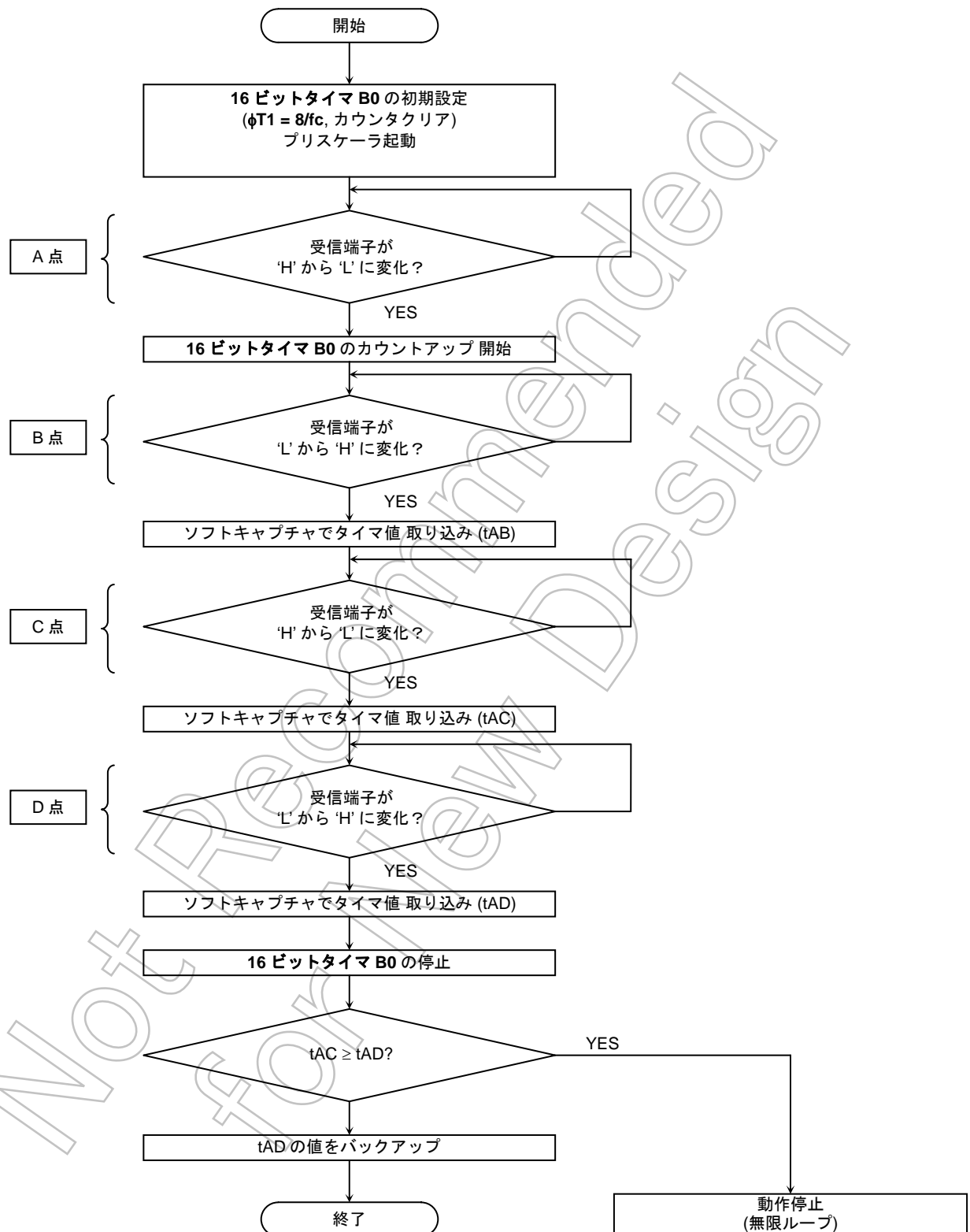


図 3.14.8 シリアル動作モード受信フローチャート

## 3.14.4.16 パスワードについて

動作コマンドデータが RAM 転送コマンド (10H) とフラッシュメモリプロテクト設定コマンド (60H) の場合、パスワードのチェックを行います。まず、動作コマンドデータをエコーバック送信 (10H または 60H) 後、パスワードエリア (04FEF4 番地~04FEFF 番地) のデータ (12 バイト) をチェックします。

次に、5 バイト目 ~ 16 バイト目の受信データ (パスワードデータ) の照合を行います。表 3.14.22 に対応表を示します。

パスワードが 12 バイト分すべて一致しないと、パスワードエラーになります。

また、パスワードが 12 バイト連続して同一データの場合もパスワードエラーになります。但し、パスワードが全て "FFH" で一致し、且つリセットベクタ (04FF00 番地~04FF02 番地) が全て "FFH" の場合は、ブランク品と判断し、パスワードエラーにはなりません。

パスワードエラーと判定された場合、18 バイト目の CHECK SUM 値に対する ACK 応答は、パスワードエラーとなります。

表 3.14.22 受信データと照合するデータの対応

受信データ	照合するデータ
5 バイト目	04FEF4 番地のデータ
6 バイト目	04FEF5 番地のデータ
7 バイト目	04FEF6 番地のデータ
8 バイト目	04FEF7 番地のデータ
9 バイト目	04FEF8 番地のデータ
10 バイト目	04FEF9 番地のデータ
11 バイト目	04FEFA 番地のデータ
12 バイト目	04FEFB 番地のデータ
13 バイト目	04FEFC 番地のデータ
14 バイト目	04FEFD 番地のデータ
15 バイト目	04FEFE 番地のデータ
16 バイト目	04FEFF 番地のデータ

## パスワードに指定できないデータ例

## ブランク品の場合(注)

- ALL"FF"(FFH, FFH, FFH, FFH, FFH, FFH, FFH, FFH, FFH, FFH, FFH, FFH) 以外のデータはパスワードに指定できません。ブランク品は必ず ALL"FF" を指定します。

(注)ブランク品とはパスワードエリア (04FEF4 番地~04FEFF 番地) とリセットベクタ (04FF00 番地~04FF02 番地) が全て "FFH" となっている製品を示しています。

## 書き込み品の場合

- 12 バイト連続の同一データはパスワードに指定できません。

下表に書き込み品のパスワードエラー例を示します。

書き込み品	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	備考
エラー例 1	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	FFH	ALL"FF"
エラー例 2	00H	00H	00H	00H	00H	00H	00H	00H	00H	00H	00H	00H	ALL"00"
エラー例 3	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	5AH	ALL"5A"

## 3.14.4.17 SUMの計算方法

SUM の計算方法は、バイト+バイト+バイト+……+バイトの結果をワードで返します。つまり、バイトでデータを読み出して符号なし 8 ビット加算を行い、計算結果を 16 ビットで求めています。

コントローラへは、SUM の上位 8 ビットデータ、下位 8 ビットデータの順番で送信します。SUM の計算対象のデータは、フラッシュメモリ全エリア (256K バイト) のデータになります。フラッシュメモリ SUM コマンドを実行したときに返される SUM は、本計算方法を使用しています。

例)		
	A1H	左記 4 バイトが計算対象データの場合、SUM の値は、 $A1H + B2H + C3H + D4H = 02EAH$ となるので、 SUM の上位のデータは、02H SUM の下位のデータは、EAH になります。 したがって、コントローラには 02H、EAH の順番で 送信します。
	B2H	
	C3H	
	D4H	

## 3.14.4.18 CHECK SUMの計算方法

CHECK SUM の計算方法は、送信データを符号なし 8 ビット加算 (オーバーフローを無視) して得られた下位 8 ビット値の 2 の補数値を求めています。フラッシュメモリ SUM コマンド、製品情報読み出しコマンドを実行したときに返される CHECK SUM は、本計算方法を使用しています。また、コントローラは CHECK SUM 値を送信するときは、本計算方法を使用してください。

例) フラッシュメモリ SUM コマンドのときを例に説明します。

SUM の上位 8 ビットデータが E5H、下位 8 ビットデータが F6H の場合の CHECK SUM 値を求めます。

まず、符号なし 8 ビット加算して得られた値を求めます。

$$E5H + F6H = 1DBH$$

この値の下位 8 ビットに対しての 2 の補数をとると以下のようになり、この値が CHECK SUM 値になります。したがって、コントローラには 25H を送信します。

$$0 - DBH = 25H$$

### 3.14.5 ユーザブートモード (シングルチップモード上)

ユーザブートモードでは、ユーザ作成のフラッシュメモリ書き込み/消去プログラムを使用してフラッシュメモリを書き替えることができます。シングルチップモードにおいて、通常のユーザアプリケーションプログラムが動作しているノーマルモードから、フラッシュメモリを書き替えるためのユーザブートモードに移行させることでフラッシュメモリの書き替えが行えます。

例えば、シングルチップモード起動時にノーマル/ユーザブートモードを確定したい場合は、条件判定を行うプログラムをユーザアプリケーションプログラムのリセット処理ルーチンの中に組み込みます。なお、モード切り替えの条件設定は、本デバイスのI/Oを使用してユーザのボード条件に合わせて独自に構築してください。

従って、ユーザブートモードにてフラッシュメモリの書き替えを行う場合には、あらかじめフラッシュメモリ書き込み/消去プログラムをユーザアプリケーションプログラムに組み込んでおいてください。なお、内蔵フラッシュメモリは消去/書き込み動作中はフラッシュメモリのデータを読み出せないため、フラッシュメモリ書き込み/消去プログラムはフラッシュメモリ外に格納して実行させる必要があります。また、ユーザブートモードで内蔵フラッシュメモリの消去/書き込み動作中は、割り込み発生を禁止してください。

書き込み/消去ルーチンを内蔵フラッシュメモリに置く場合と、外部から転送する場合の2ケースを例に、以下(1-A)、(1-B)にその手順を説明します。

Not Recommended for New Design

3.14.5.1 (1-A)書き込み／消去方法手順例1

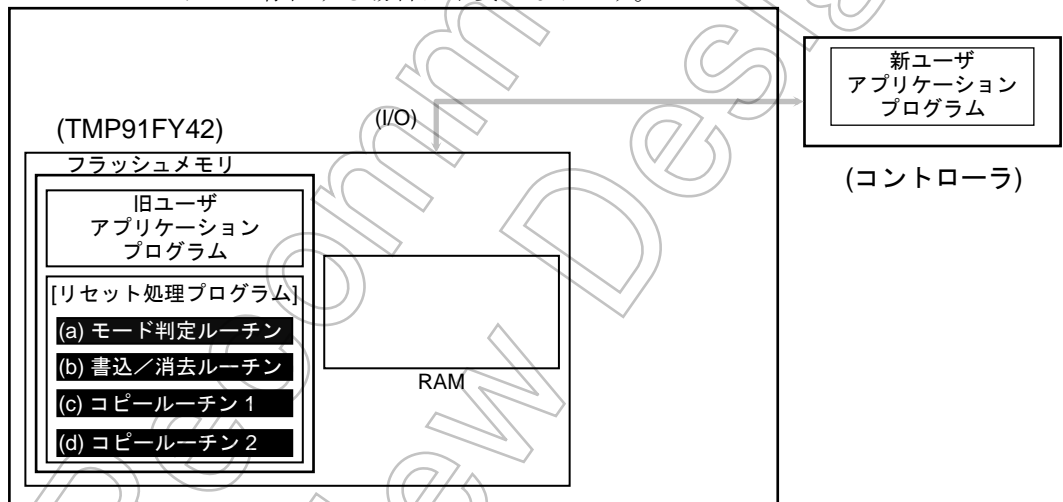
書き込み／消去プログラムをフラッシュメモリにあらかじめ内蔵している場合の手順例

(Step-1)環境準備

ユーザは、あらかじめどのような条件（例えば端子状態）に設定されたらユーザブート動作に移行するか、どの I/O バスを使用してデータ転送を行うかを決め、それに合ったデバイス周辺回路の設計、プログラムの作成を行います。ユーザは、あらかじめフラッシュメモリ上の任意のブロックに、以下に示す4つのプログラムを書き込んでおきます。

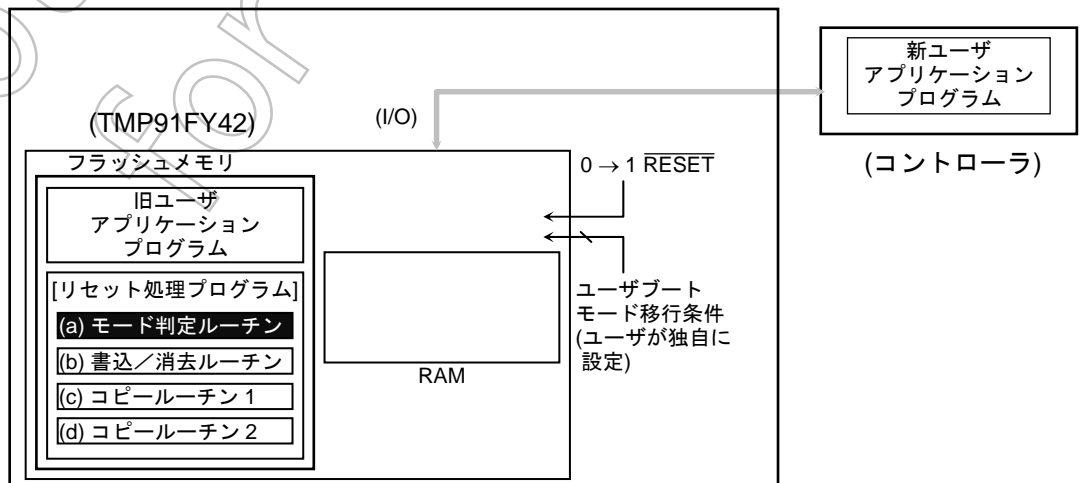
- (a) モード判定ルーチン: 書き込み／消去動作に移るためのプログラム
- (b) フラッシュ書き替えルーチン: 書き込み／消去データを外部から取り込み、フラッシュメモリを書き込み／消去するためのプログラム
- (c) コピー処理プログラム 1: (a)～(d) を内蔵 RAM または外部メモリにコピーするためのプログラム
- (d) コピー処理プログラム 2: 内蔵 RAM または外部メモリに書かれた(a)～(d)をフラッシュメモリへコピーするためのプログラム

注) (d)は書き替えプログラムをフラッシュ上に復元するプログラムです。常にフラッシュメモリの全領域が書き替えになり、書き替えデータのプログラムに同様のプログラムが存在する場合は不要になります。



(Step-2) ブートの起動 (モード判定を RESET 処理に組み込んだ場合)

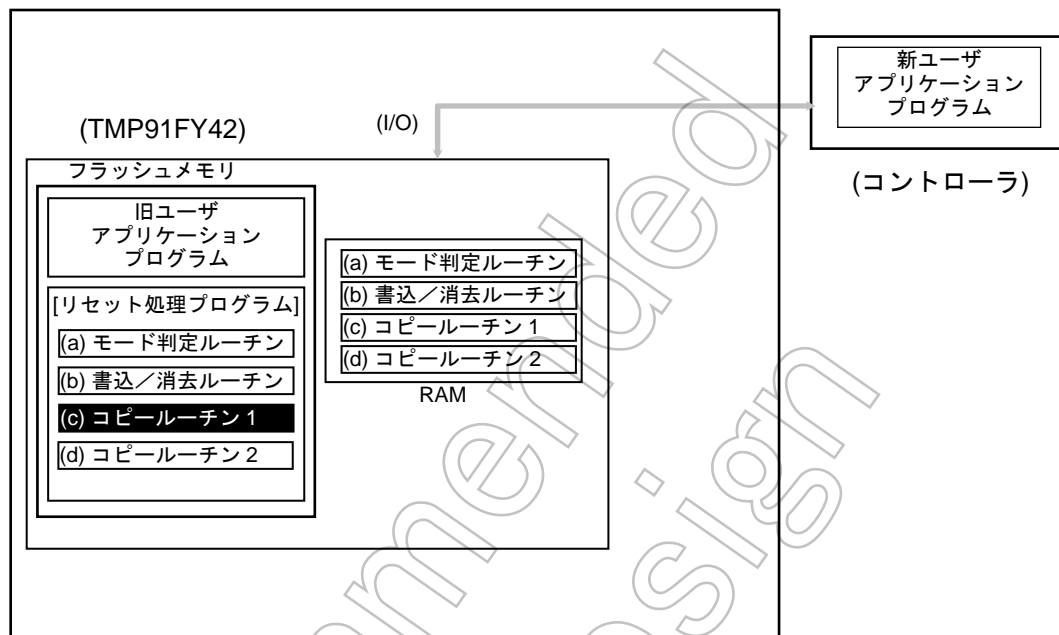
リセット解除後のリセット処理プログラムにおいてユーザブートモードへの移行を判定します。このとき、移行条件（端子設定等）が整っていれば、プログラムは書き替えのためのユーザブートモードに移ります。





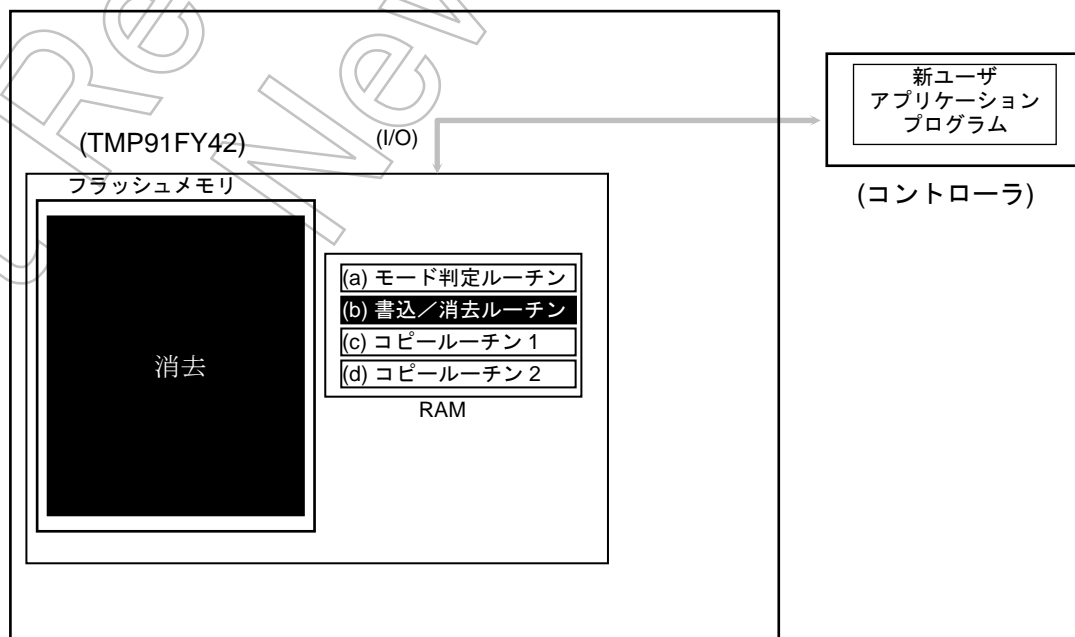
*(Step-3) ユーザブートの起動&RAM への書き込み/消去ルーチンのコピー*

ユーザブートモードに移ると、(c) コピールーチン 1 を使用して、(a)~(d) を内蔵 RAM もしくは外部メモリにコピーします。(下図は内蔵 RAM へコピーした場合を示します。)

*(Step-4) 書き替えルーチンによるフラッシュの消去*

RAM 上の書き込み/消去ルーチンヘジャンプし、旧ユーザプログラムエリアの消去(セクタ単位、もしくはチップ消去)を行います。(RAM 上からフラッシュメモリに消去コマンドを与える場合。)

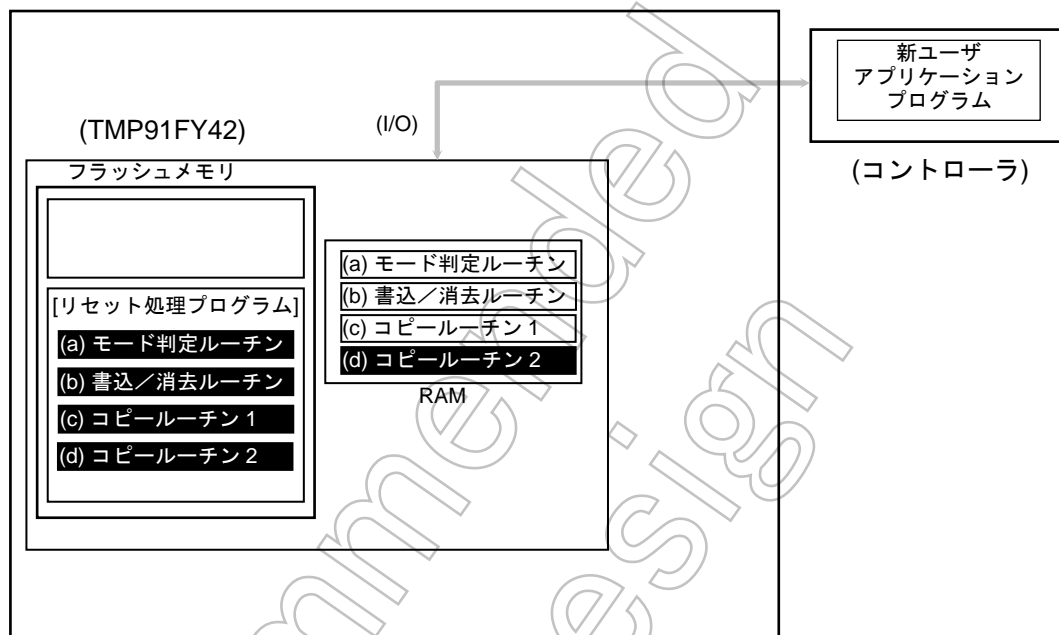
注) セクタ単位消去により、(a)~(d)のルーチンをフラッシュメモリに残す場合は(b)の書き込み/消去ルーチンだけ、RAM 上にコピーします。



(Step-5) ユーザブートプログラムのフラッシュメモリ上への復帰

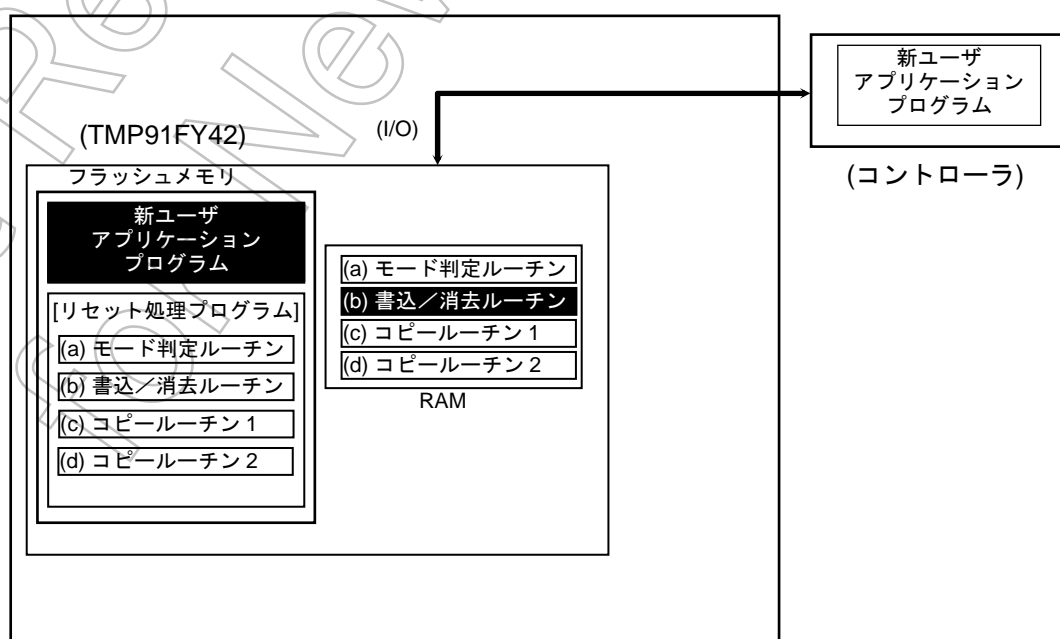
RAM 上のコピールーチン 2 を使用して、(a)～(d) をフラッシュメモリにコピーします。

注) セクタ単位消去により、(a)～(d)のルーチンをフラッシュメモリに残す場合、Step5 は不要です。



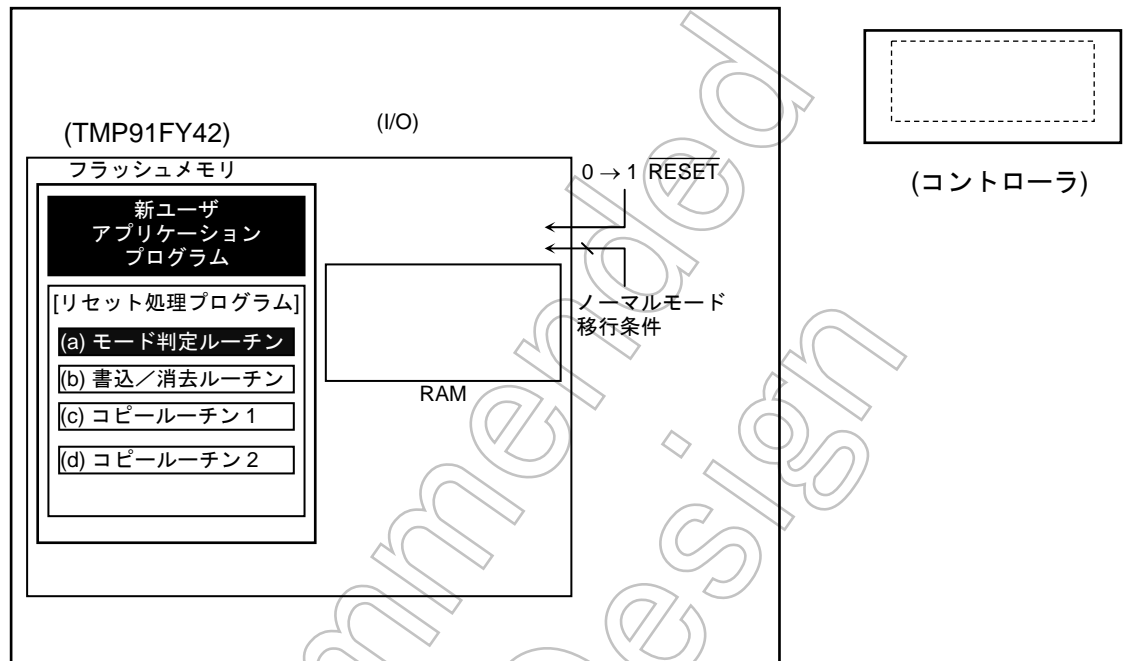
(Step-6) 新ユーザアプリケーションプログラムのフラッシュへの書き込み

さらに、RAM 上の書き替えルーチンを実行して、転送元 (コントローラ) より新ユーザアプリケーションプログラムのデータをロードし、フラッシュメモリの消去したエリアに書き込みを行います。



## (Step-7) 新ユーザアプリケーションプログラムの起動

$\overline{\text{RESET}}$ 入力端子を“0”にしてリセットを行い、設定条件をノーマルモードに設定します。リセット解除後、新ユーザアプリケーションプログラムで動作を開始します。



Not Recommended for New Design

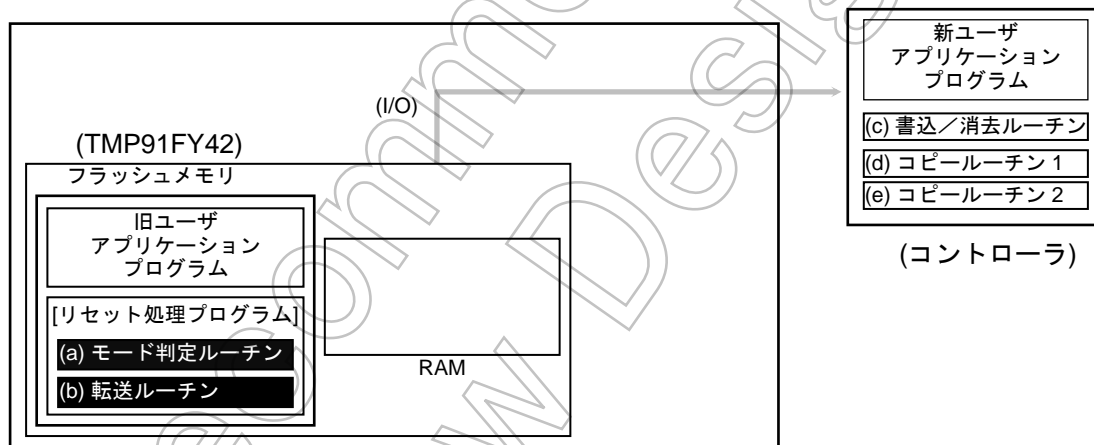
## 3.14.5.2 (1-B)書き込み/消去方法手順例 2

以下は (1-A) とは異なり、必要最低限のブートプログラムをフラッシュ上に載せ、他に必要なプログラムはコントローラから供給する場合の手順です。

## (Step-1)環境準備

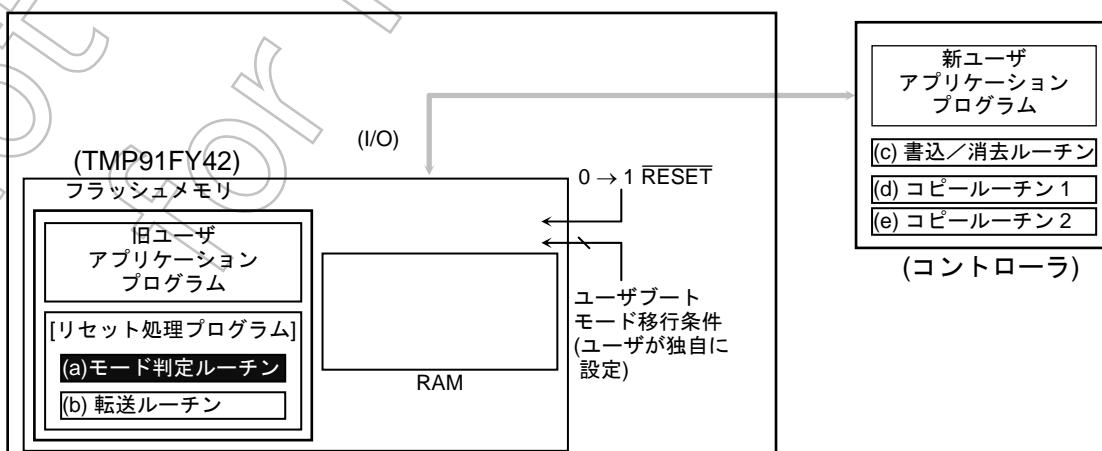
ユーザは、あらかじめどのような条件 (例えば端子状態) に設定されたらユーザブート動作に移行するか、どの I/O バスを使用してデータ転送を行うかを決め、それに合ったデバイス周辺回路の設計、プログラムの作成を行います。ユーザは、あらかじめフラッシュメモリ上の任意のブロックに、以下に示す 2つのプログラムを書き込んでおきます。

- (a)モード判定ルーチン: 書き込み/消去動作に移るためのプログラム
- (b)転送ルーチン: 書き込み/消去プログラムを外部から取り込むためのプログラム  
また、下記に示すルーチンはコントローラ上に用意します。
- (c)書き込み/消去ルーチン: 書き込み/消去を行うためのプログラム
- (d)コピールーチン 1: (a),(b)を内蔵 RAM または外部メモリにコピーするためのプログラム
- (e)コピールーチン 2: 内蔵 RAM または外部メモリに書かれた(a),(b)をフラッシュメモリへコピーするためのプログラム



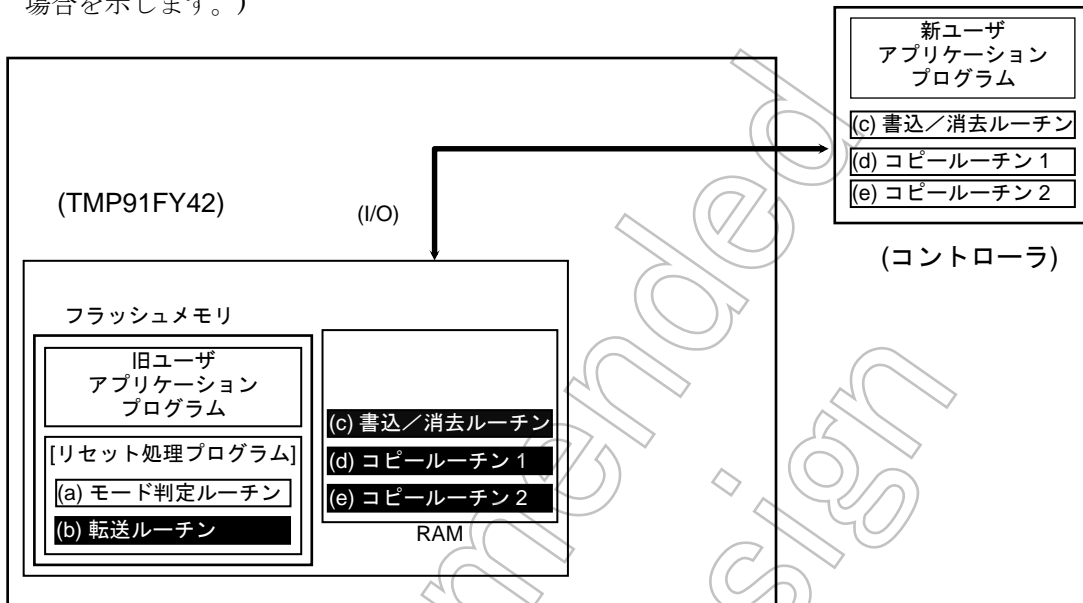
## (Step-2) ブートの起動 (モード判定を RESET 処理に組み込んだ場合)

リセット解除後のリセット処理プログラムにおいてユーザブートモードへの移行を判定します。このとき、移行条件 (端子設定等) が整っていれば、プログラムは書き替えのためのユーザブートモードに移ります。



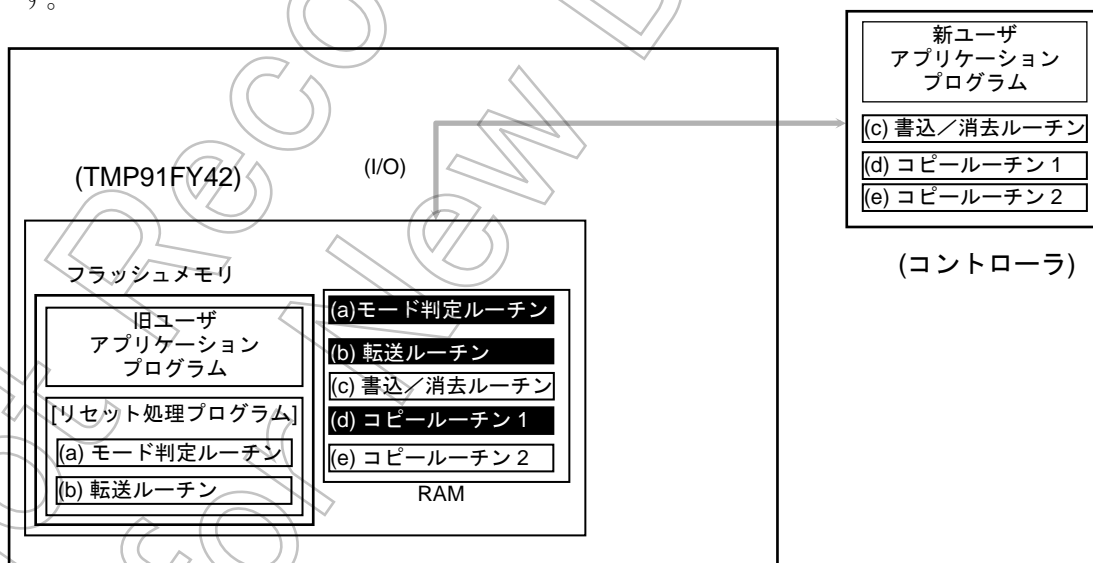
(Step-3) ユーザブートの起動&RAM への書き込み/消去ルーチンのコピー

ユーザブートモードに移ると、(b) 転送ルーチンを使用して、転送元(コントローラ)より (c)~(e)を内蔵 RAM(又は外部メモリ)にロードします。(下図は内蔵 RAM へコピーした場合を示します。)



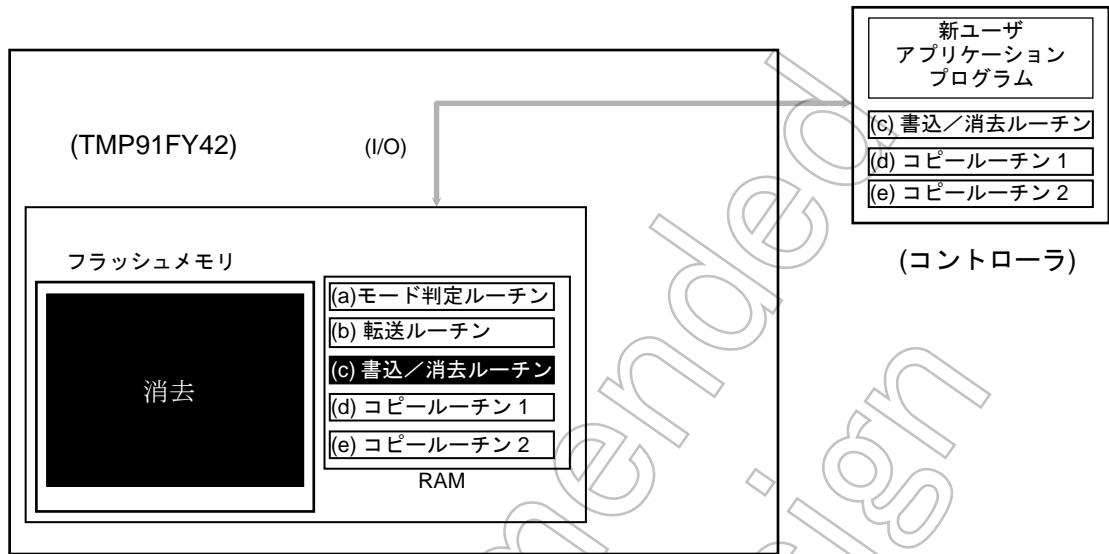
(Step-4) RAM 上のルーチンを起動

RAM 上に制御を移し、(d) コピールーチン 1 を使用して、(a),(b) を RAM にコピーします。



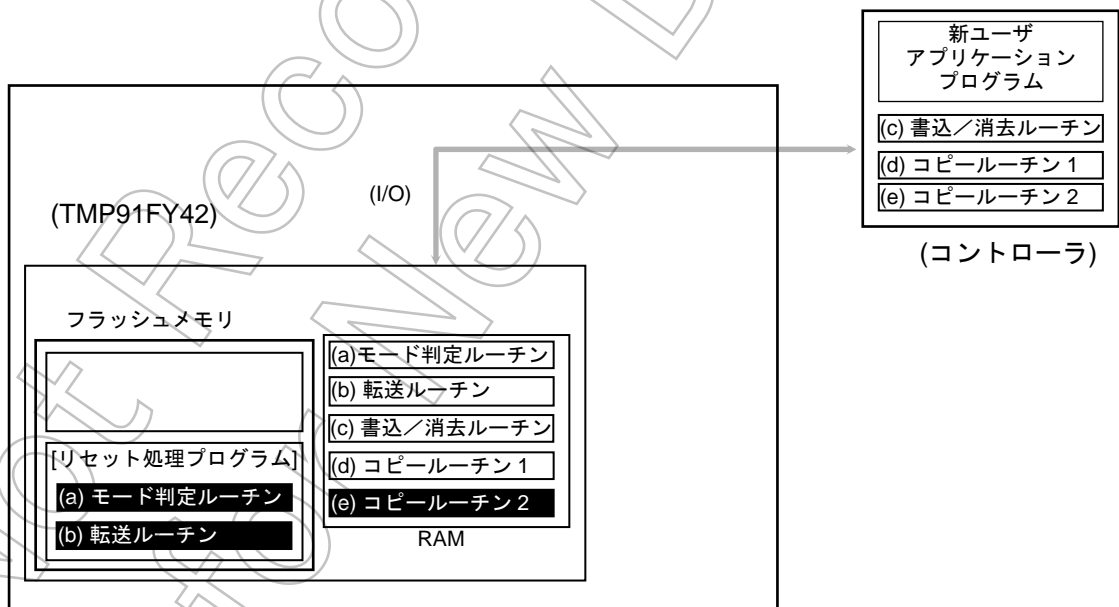
(Step-5) 書き替えルーチンによるフラッシュの消去

(c)の書き替えルーチンを使用して、旧ユーザプログラムエリアの消去を行います。



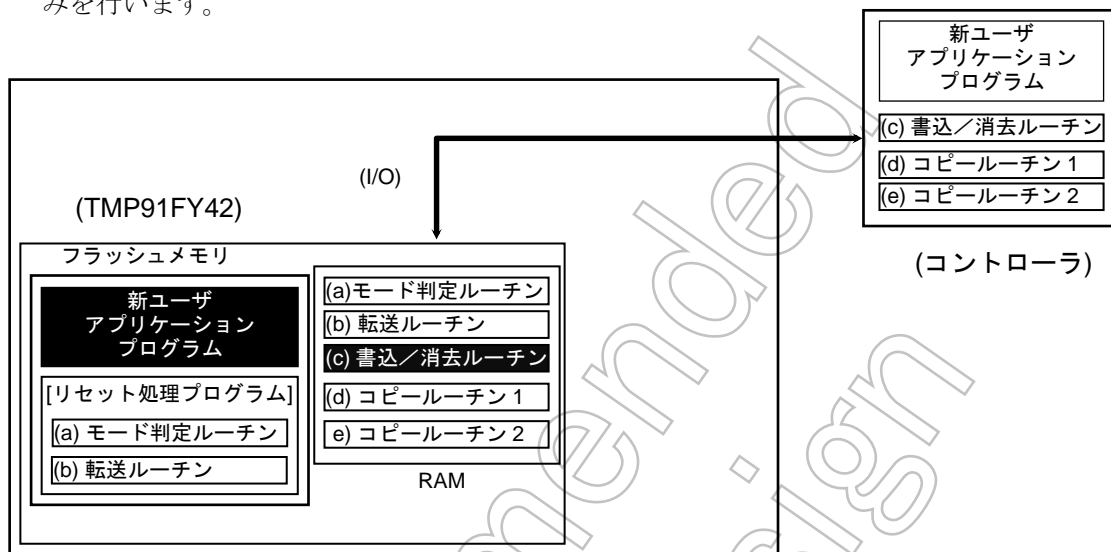
(Step-6) ユーザブートプログラムのフラッシュメモリ上への復帰

(e)のコピールーチン2を使用して、RAM上の(a),(b)をフラッシュメモリにコピーします。



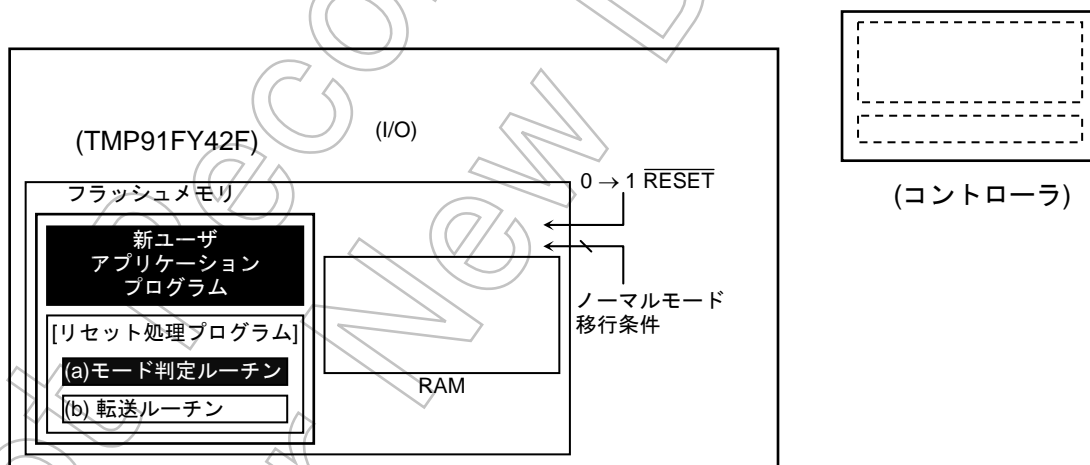
(Step-7) 新ユーザアプリケーションプログラムのフラッシュへの書き込み

さらに、RAM 上の (c) 書き込み/消去ルーチンを実行して、転送元 (コントローラ) より新ユーザアプリケーションプログラムのデータをロードし、消去したエリアに書き込みを行います。



(Step-8) 新ユーザアプリケーションプログラムの起動

RESET 入力端子を“0”にしてリセットを行い、設定条件をノーマルモードに設定します。リセット解除後、新ユーザアプリケーションプログラムで動作を開始します。



## 3.14.6 フラッシュメモリコマンドシーケンス

フラッシュメモリの動作は、6つのコマンドから構成されています。表 3.14.23にコマンドシーケンスの詳細を示します。コマンドシーケンスで指定するアドレスは、フラッシュメモリがマッピングされている領域の何れかを指定する必要があります。詳細は、表 3.14.3を参照してください。

表 3.14.23 コマンドシーケンス

	コマンド シーケンス	第1バス ライトサイクル		第2バス ライトサイクル		第3バス ライトサイクル		第4バス ライトサイクル		第5バス ライトサイクル		第6バス ライトサイクル	
		Addr.	Data	Addr.	Data	Addr.	Data	Addr.	Data	Addr.	Data	Addr.	Data
1	1ワード書き込み	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	A0H	PA (注1)	PD (注1)				
2	セクタイレース (4KB単位の部分消去)	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	80H	AAAH	AAH	554H	55H	SA (注2)	30H
3	チップイレース (全面消去)	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	80H	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	10H
4	Product ID Entry	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	90H						
5	Product ID Exit	xxH	F0H										
	Product ID Exit	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	F0H						
6	リードプロテクト設定	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	A5H	77EH	F0H (注3)				
	ライトプロテクト設定	AAAH	AAH	554H	55H	AAAH	A5H	77EH	0FH (注3)				

注1) PA=プログラムワードアドレス、PD=プログラムワードデータ

書き込みを行うアドレスとデータを設定してください。アドレスは偶数アドレスを設定してください。

注2) SA=セクタアドレス

アドレスのA23~A12で個々のセクタ消去範囲が選択されます。

注3) リードプロテクトとライトプロテクトの両方を設定する場合は、データ00Hを書き込み必ず一度に設定してください。

表 3.14.24 ハードウェアシーケンスフラグー覧

		状態	D7	D6
自動動作実行中	1ワード書き込み		D7反転	トグル
	セクタ/チップイレース		0	トグル
	リード/ライトプロテクト設定		使用不可	トグル

注) D15~D8、D5~D0はDon't care。



### 3.14.6.1 1ワード書き込み

1ワード単位でフラッシュメモリの書き込みを行います。第4バスライトサイクルで書き込みを行うアドレスとデータを指定します。1ワードあたりの書き込み時間は最大 60  $\mu$ s です。書き込みが終了するまでは、他のコマンドシーケンスを実行することができません。書き込み終了を確認するには、フラッシュメモリの同一アドレスをリードし同一データが読み出せるまでポーリングを行います。書き込み中はリードするたびにデータビット 6 が反転します。

**注) 既にデータ (FFFFH を含む) が書き込まれたフラッシュメモリのアドレスに対して、再度データの書き込みを行う場合は、セクタイレースまたはチップイレースによって、必ずそのアドレスのデータを消去した後に書き込みを実行してください。**

### 3.14.6.2 セクタイレース(4KB単位の部分消去)

4Kバイト単位でフラッシュメモリの消去を行います。消去範囲は第6バスライトサイクルのアドレスで指定します。アドレスの指定は表 3.14.3を参照してください。なお、セクタイレースは、ライターモード時は動作しません。

4Kバイトあたりの消去時間は、最大 75ms です。消去が終了するまでは、他のコマンドシーケンスを実行することができません。消去終了を確認するには、フラッシュメモリの同一アドレスをリードし同一データが読み出せるまでポーリングを行います。消去中はリードするたびにデータビット 6 が反転します。

### 3.14.6.3 チップイレース (全面消去)

フラッシュメモリの全領域を消去します。

全領域の消去時間は、最大 300ms です。消去が終了するまでは、他のコマンドシーケンスを実行することができません。消去終了を確認するには、フラッシュメモリの同一アドレスをリードし同一データが読み出せるまでポーリングを行います。消去中はリードするたびにデータビット 6 が反転します。

なお、消去された領域のデータは FFH となります。

### 3.14.6.4 Product ID Entry

Product ID Entry を実行すると Product ID モードが起動します。Product ID モード中、フラッシュメモリに対してリード命令を実行するとベンダーID、フラッシュマクロID、フラッシュサイズID、リード/ライトプロテクトステータスを読み出すことができます。なお、Product ID モード中は、フラッシュメモリのデータは読み出せません。

### 3.14.6.5 Product ID Exit

Product ID モードを終了します。

### 3.14.6.6 リードプロテクト設定

フラッシュメモリに対してリードプロテクトを設定します。リードプロテクトを設定するとライターモードのときフラッシュメモリのリードが出来なくなります。シングルブートモードのときは、RAM 転送コマンドおよびフラッシュメモリ書き込みコマンドが実行できなくなります。

リードプロテクト設定を解除するには、チップイレースを実行する必要があります。リードプロテクトが設定されているか確認するには Product ID モードで xxx77EH をリードします。リードプロテクトの設定時間は最大 60  $\mu$ s です。リードプロテクトの設定が終了するまでは、他のコマンドシーケンスを実行することができません。リードプロテクト設定の終了を確認するには、フラッシュメモリの同一アドレスをリードし同一データが読み出せるまでポーリングを行います。リードプロテクト設定中はリードするたびにデータビット 6 が反転します。

### 3.14.6.7 ライトプロテクト設定

フラッシュメモリに対してライトプロテクトを設定します。ライトプロテクトを設定するとライターモードのときフラッシュメモリのライトが出来なくなります。シングルブートモードのときは、RAM 転送コマンドおよびフラッシュメモリ書き込みコマンドが実行できなくなります。

ライトプロテクト設定を解除するには、チップイレースを実行する必要があります。ライトプロテクトが設定されているか確認するには Product ID モードで xxx77EH をリードします。ライトプロテクトの設定時間は最大 60  $\mu$ s です。ライトプロテクトの設定が終了するまでは、他のコマンドシーケンスを実行することができません。ライトプロテクト設定の終了を確認するには、フラッシュメモリの同一アドレスをリードし同一データが読み出せるまでポーリングを行います。ライトプロテクト設定中はリードするたびにデータビット 6 が反転します。

### 3.14.6.8 ハードウェアシーケンスフラグ

フラッシュメモリの自動動作実行状態を、ハードウェアシーケンスフラグにより確認できます。

#### 1) DATA ポーリング(D7)

フラッシュメモリの書き込みを実行すると、書き込み処理が完了するまでの間、D7 に書き込んだデータの反転データを出力し、完了後は D7 のセルデータを出力します。D7 を読み出すことで動作状態の識別ができます。セクタ/チップイレース処理実行中は D7 から“0”を出力し、完了後は“1”(セルデータ)を出力します。その後 1  $\mu$ s 待つて読み出すと全ビットの書き込みデータが読み出せます。

リード/ライトプロテクト設定を実行した場合は、DATA ポーリング機能は使用できませんので、トグルビット (D6) にて動作状態を識別してください。

## 2) トグルビット(D6)

フラッシュメモリの書き込み、セクタ/チップイレース、リード/ライトプロテクト設定を実行すると、これらの処理が完了するまでの間、リードオペレーションによって読み出されるデータの 6 ビット目 (D6) の値はリードするたびに 0 と 1 が交互に出力されます。これを利用すると各処理の完了をソフト的に確認することができます。通常はフラッシュメモリの同一アドレスに対しリードを行い同一データが読み込まれるまでポーリングを行います。なお、トグルビットの最初の値はかならず"1"になります。

注) 内蔵されているフラッシュメモリには、内部タイマ超過ビット(D5)機能が無いため、タイマにて DATA ポーリングおよびトグルビットのポーリング時間を設定して、書き込み動作、イレース動作の最大時間を超えた場合にポーリングを中止するようにプログラムを設定する必要があります。

### 3.14.6.9 データリード

フラッシュメモリからのデータリードは、バイト単位またはワード単位で行います。なお、データリードの場合はコマンドシーケンスの実行は必要ありません。

Not Recommended for New Design

### 3.14.6.10 内部CPUによるフラッシュメモリ書き替え

内部 CPU によるフラッシュメモリ書き替えは、上述のコマンドシーケンス、ハードウェアシーケンスフラグを使って行います。ただし、内蔵フラッシュメモリは、自動動作モード中はメモリデータを読み出せないため、書き替えプログラムをフラッシュメモリエリア外で実行する必要があります。

内部 CPU によるフラッシュメモリ書き替えには、2通りの方法があります。あらかじめ用意されたシングルブートモードを使う方法と、シングルチップモード上でユーザ独自のプロトコルを使う方法(ユーザブート)です。

#### 1) シングルブート :

マイコンをシングルブートモードで起動させ、内蔵ブート ROM プログラムにより、フラッシュメモリを書き替える方法です。このモードでは、内蔵ブート ROM が割り込みベクタテーブルを含む領域にマッピングされ、ブート ROM プログラムが実行されます。また、フラッシュメモリはブート ROM 領域とは別のアドレス空間にマッピングされます。ブート ROM プログラムは、シリアル転送による書き替え用データ取り込み、およびフラッシュメモリの書き替えを行います。シングルブートは割り込み禁止状態で行います。また、ノンマスクابل割り込み(NMI等)も発生しないように処理しておく必要があります。

詳細は 3.14.4 「シングルブートモード」を参照してください。

#### 2) ユーザブート :

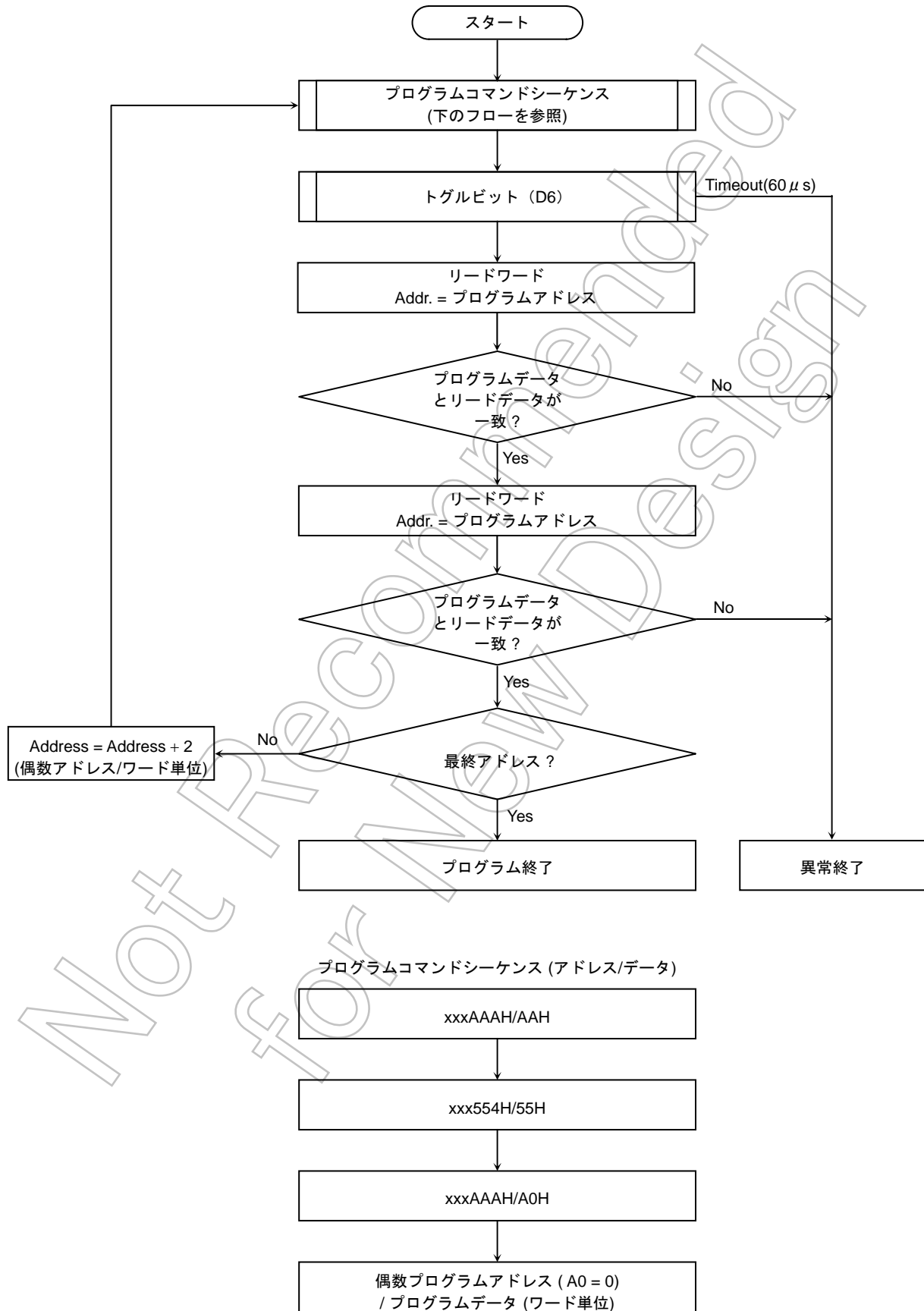
ユーザ独自のフラッシュメモリ書き替えプログラムを使う方法です。シングルチップモード(通常動作モード)で実行します。このモードでも、フラッシュメモリ領域とは別のアドレス空間上でフラッシュメモリ書き替えプログラムを実行させる必要があります。また、シングルブートと同様に、ノンマスクابلも含めたすべての割り込み発生を禁止する必要があります。

フラッシュメモリ書き替えプログラムは、書き替え用データ取り込みルーチン、フラッシュメモリ書き替えルーチンを含めて、あらかじめ用意しておきます。メインプログラム上で、通常動作からフラッシュメモリ書き替え動作へ切り替え、用意しておいたフラッシュメモリ書き替えプログラムをフラッシュメモリ領域外に展開して実行します。例えば、フラッシュメモリ書き替えプログラムをフラッシュメモリ上から内蔵 RAM へ展開して実行したり、外部メモリ上に用意して実行したりできます。

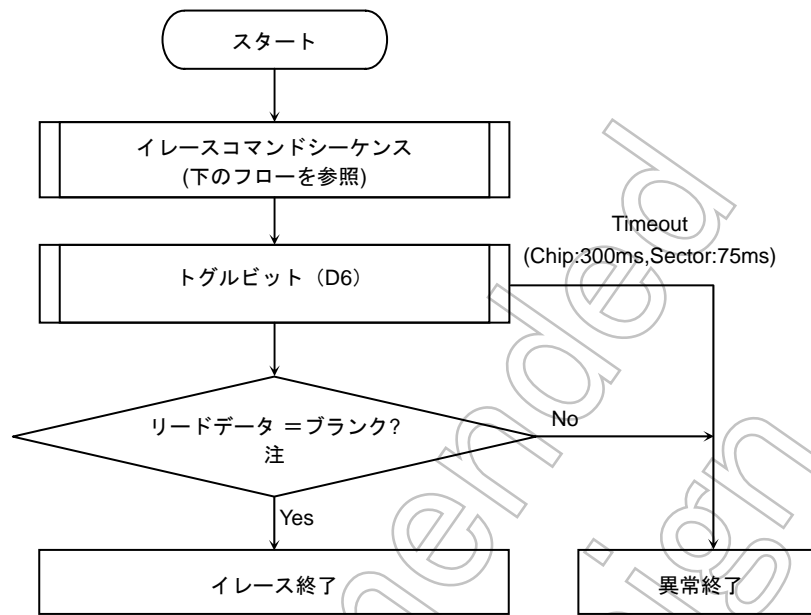
詳細は 3.14.5 「ユーザブートモード(シングルチップモード上)」を参照してください。

フローチャート：内部CPUによるフラッシュメモリアクセス

1ワード書き込み



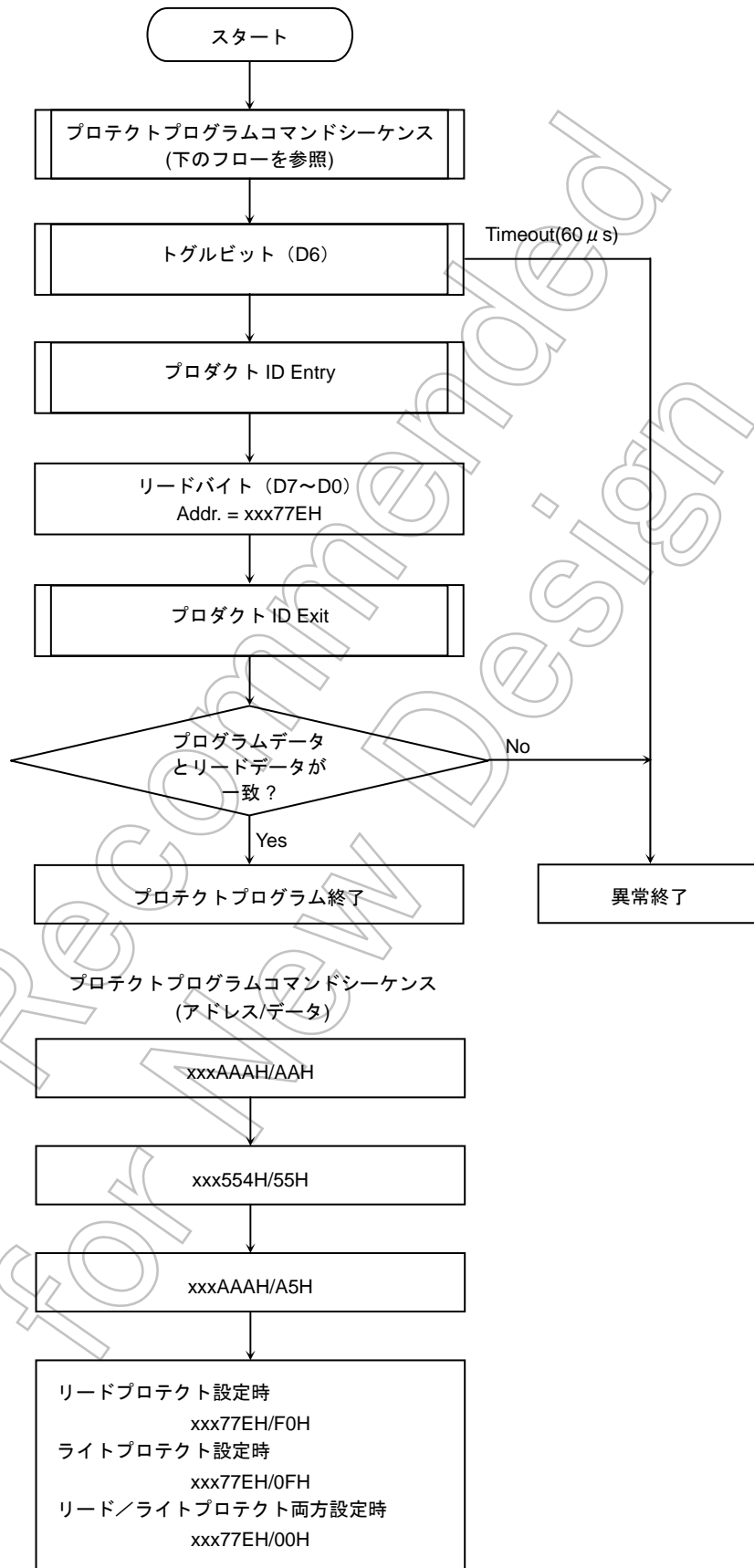
チップイレース/セクタイレース

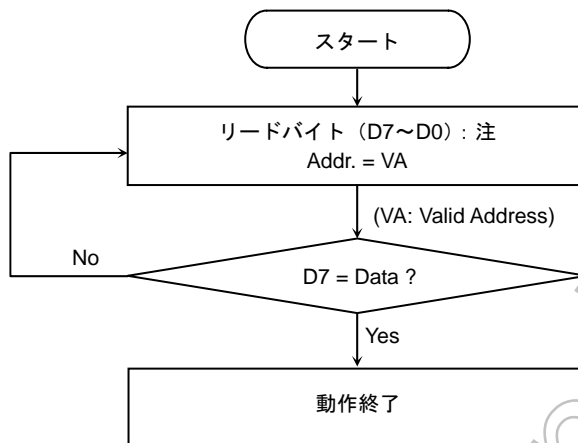
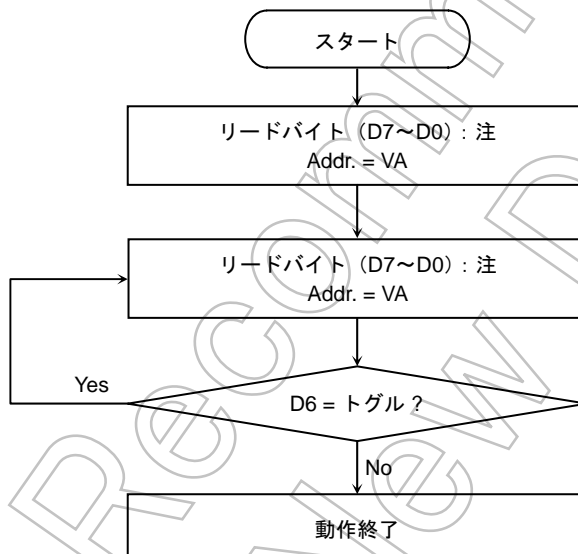


注：チップイレース時は、フラッシュメモリの全エリアがブランクであることを確認する。  
セクタイレース時は、選択したセクタエリアがブランクであることを確認する。



リード/ライトプロテクト設定



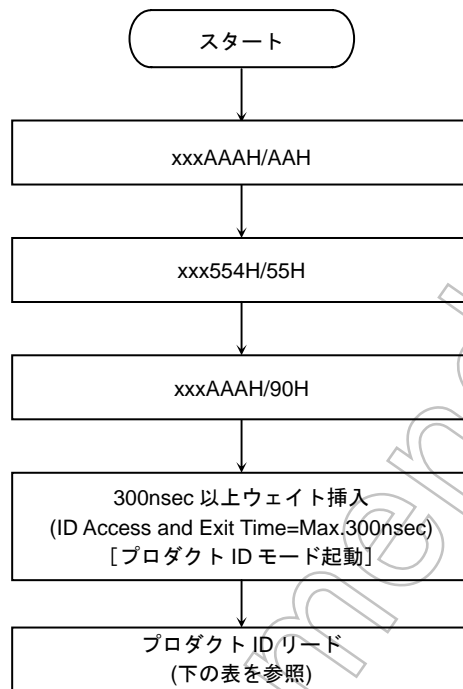
DATA ポーリング(D7)トグルビット(D6)

注:ハードウェアシーケンスフラグの読み出しは、バイト単位、またはワード単位で行います。

VA: 1ワード書き込み時は、書き込みを行っているアドレス。  
 セクタイレース時は、選択したセクタ内の任意アドレス。  
 チップイレース時は、フラッシュメモリの任意アドレス。  
 リードプロテクト時は、プロテクト設定アドレス (xxx77EH)。  
 ライトプロテクト時は、プロテクト設定アドレス (xxx77EH)。



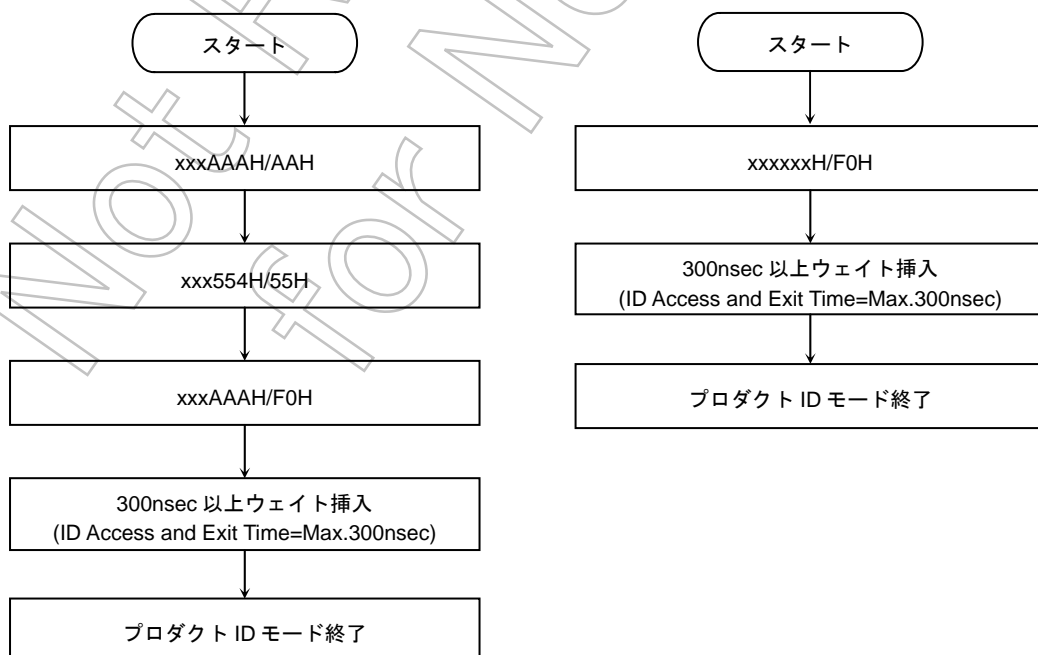
プロダクト ID Entry



プロダクト ID Entry 後のリード値

	アドレス	読み出される値
ベンダー ID	xxxx00H	98H
フラッシュマクロ ID	xxxx02H	42H
フラッシュサイズ ID	xxxx04H	3FH
リード/ライト プロテクトステータス	xxx77EH	プロテクト設定時は書き込んだデータ プロテクト未設定時は FFH

プロダクト ID Exit



## (プログラム例 : RAMに展開するプログラム)

チップイレースを実行した後、10000Hに0706Hのデータを書き込む

```

##### フラッシュメモリチップイレース処理 #####
ld      XIX, 0x10000          ;スタートアドレスの設定
CHIPERASE:
ld      (0x10AAA), 0xAA      ;1st Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55     ;2nd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0x80     ;3rd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0xAA     ;4th Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55     ;5th Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0x10     ;6th Bus Write Cycle

cal     TOGGLECHK           ;トグルビットの確認

CHIPERASE_LOOP:
ld      WA, (XIX+)          ;フラッシュメモリからデータ読み込み
cp      WA, 0xFFFF         ;ブランクデータか?
j       ne, CHIPERASE_ERR   ;ブランクデータ以外の場合はエラー処理へジャンプ
cp      XIX, 0x4FFFF        ;エンドアドレス(0x4FFFF)か?
j       j, CHIPERASE_LOOP   ;全メモリエリア確認後にループ処理を終了

##### フラッシュメモリ書き込み処理 #####
ld      XIX, 0x10000          ;書き込みアドレスの設定
ld      WA, 0x0706           ;書き込みデータの設定
PROGRAM:
ld      (0x10AAA), 0xAA      ;1st Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55     ;2nd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0xA0     ;3rd Bus Write Cycle
ld      (XIX), WA           ;4th Bus Write Cycle

cal     TOGGLECHK           ;トグルビットの確認

ld      BC, (XIX)           ;フラッシュメモリからデータ読み込み
cp      WA, BC              ;書き込んだデータが読み込めなければエラー
j       ne, PROGRAM_ERR     ;フラッシュメモリからデータ読み込み
ld      BC, (XIX)           ;フラッシュメモリからデータ読み込み
cp      WA, BC              ;書き込んだデータが読み込めなければエラー
j       ne, PROGRAM_ERR     ;書き込んだデータが読み込めなければエラー

PROGRAM_END:
j       PROGRAM_END         ;書き込み完了

##### トグルビット(D6)確認処理 #####
TOGGLECHK:
ld      L, (XIX)
and     L, 0y01000000        ;トグルビット(D6)の確認
ld      H, L                 ;1回目のトグルビットデータを保存

TOGGLECHK1:
ld      L, (XIX)
and     L, 0y01000000        ;トグルビット(D6)の確認
cp      L, H                 ;トグルビット=トグル?
j       z, TOGGLECHK2        ;トグルビットが前回の状態と同じ場合は処理を終了
ld      H, L                 ; 今回の状態を保存
j       j, TOGGLECHK1        ; 再チェック

TOGGLECHK2:
ret

##### エラー処理 #####
CHIPERASE_ERR:
j       CHIPERASE_ERR        ;チップイレースエラー

PROGRAM_ERR:
j       PROGRAM_ERR          ;書き込みエラー

```

(プログラム例 : RAM に展開するプログラム)

20000H~20FFFH のセクタイレースを実行した後、20000H に 0706H のデータを書き込む

```

##### フラッシュメモリセクタイレース処理 #####
ld      XIX, 0x20000          ;スタートアドレスの設定
SECTORERASE:
ld      (0x10AAA), 0xAA      ;1st Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55     ;2nd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0x80     ;3rd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0xAA     ;4th Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55     ;5th Bus Write Cycle
ld      (XIX), 0x30         ;6th Bus Write Cycle

cal     TOGGLECHK           ;トグルビットの確認

SECTORERASE_LOOP:
ld      WA, (XIX+)          ;フラッシュメモリからデータ読み込み
cp      WA, 0xFFFF         ;ブランクデータか?
j       ne, SECTORERASE_ERR ;ブランクデータ以外の場合はエラー処理へジャンプ
cp      XIX, 0x20FFF       ;エンドアドレス(0x20FFF)か?
j       j, SECTORERASE_LOOP ;該当セクタエリア確認後にループ処理を終了

##### フラッシュメモリ書き込み処理 #####
ld      XIX, 0x20000        ;書き込みアドレスの設定
ld      WA, 0x0706         ;書き込みデータの設定
PROGRAM:
ld      (0x10AAA), 0xAA     ;1st Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55     ;2nd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0xA0     ;3rd Bus Write Cycle
ld      (XIX), WA          ;4th Bus Write Cycle

cal     TOGGLECHK           ;トグルビットの確認

ld      BC, (XIX)           ;フラッシュメモリからデータ読み込み
cp      WA, BC              ;書き込んだデータが読み込めなければエラー
j       ne, PROGRAM_ERR    ;フラッシュメモリからデータ読み込み
ld      BC, (XIX)           ;フラッシュメモリからデータ読み込み
cp      WA, BC              ;書き込んだデータが読み込めなければエラー
j       ne, PROGRAM_ERR

PROGRAM_END:
j       PROGRAM_END        ;書き込み完了

##### トグルビット(D6)確認処理 #####
TOGGLECHK:
ld      L, (XIX)
and     L, 0y01000000      ;トグルビット(D6)の確認
ld      H, L                ;1回目のトグルビットデータを保存

TOGGLECHK1:
ld      L, (XIX)
and     L, 0y01000000      ;トグルビット(D6)の確認
cp      L, H                ;トグルビット=トグル?
j       z, TOGGLECHK2      ;トグルビットが前回の状態と同じ場合は処理を終了
ld      H, L                ; 今回の状態を保存
j       j, TOGGLECHK1      ; 再チェック

TOGGLECHK2:
ret

##### エラー処理 #####
SECTORERASE_ERR:
j       SECTORERASE_ERR    ;セクタイレースエラー

PROGRAM_ERR:
j       PROGRAM_ERR        ;書き込みエラー

```

## (プログラム例 : RAM に展開するプログラム)

リードプロテクトとライトプロテクトの両方を設定する

```

##### フラッシュメモリプロテクト設定処理 #####
ld      XIX, 0x1077E          ;プロテクトアドレスの設定
PROTECT:
ld      (0x10AAA), 0xAA      ;1st Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55      ;2nd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0xA5      ;3rd Bus Write Cycle
ld      (XIX), 0x00          ;4th Bus Write Cycle

cal     TOGGLECHK            ;トグルビットの確認
cal     PID_ENTRY            ;
ld      A, (XIX)             ;プロテクトアドレスリード
cal     PID_EXIT              ;
cp      A, 0x00              ;(0x1077E)=0x00?
j       ne, PROTECT_ERR      ;プロテクト状態?

PROTECT_END:
j       PROTECT_END          ;プロテクト設定完了

PROTECT_ERR:
j       PROTECT_ERR          ;プロテクト設定エラー

##### プロダクト ID Entry 処理 #####
PID_ENTRY:
ld      (0x10AAA), 0xAA      ;1st Bus Write Cycle
ld      (0x10554), 0x55      ;2nd Bus Write Cycle
ld      (0x10AAA), 0x90      ;3rd Bus Write Cycle
; --- 300nSEC 以上ウェイト(NOP 命令[148nsec/@fFPH=27MHz]を 3 回実行) ---
nop
nop
nop
;444nSEC ウェイト
ret

##### プロダクト ID Exit 処理 #####
PID_EXIT:
ld      (0x10000), 0xF0      ;1st Bus Write Cycle
; --- 300nSEC 以上ウェイト(NOP 命令[148nsec/@fFPH=27MHz]を 3 回実行) ---
nop
nop
nop
;444nSEC ウェイト
ret

##### トグルビット(D6)確認処理 #####
TOGGLECHK:
ld      L, (XIX)
and     L, 0y01000000        ;トグルビット(D6)の確認
ld      H, L                 ;1 回目のトグルビットデータを保存

TOGGLECHK1:
ld      L, (XIX)
and     L, 0y01000000        ;トグルビット(D6)の確認
cp      L, H                 ;トグルビット=トグル?
j       z, TOGGLECHK2        ;トグルビットが前回の状態と同じ場合は処理を終了
ld      H, L                 ; 今回の状態を保存
j       TOGGLECHK1           ; 再チェック

TOGGLECHK2:
ret

```

## (プログラム例 : RAM に展開するプログラム)

10000H からデータを読み込む

```

##### フラッシュメモリ読み込み処理 #####
READ:
ld      WA, (0x10000)        ;フラッシュメモリからデータ読み込み

```

## 4. 電気的特性

### 4.1 絶対最大定格

項目	記号	定格	単位
電源電圧	V <sub>CC</sub>	-0.5~4.0	V
入力電圧	V <sub>IN</sub>	-0.5~V <sub>CC</sub> + 0.5	V
出力電流 (1 端子当り)	I <sub>OL</sub>	2	mA
出力電流 (1 端子当り)	I <sub>OH</sub>	-2	mA
出力電流 (合計)	ΣI <sub>OL</sub>	80	mA
出力電流 (合計)	ΣI <sub>OH</sub>	-80	mA
消費電力 (T <sub>a</sub> = 85°C)	PD	600	mW
はんだ付け温度 (10 s)	TSOLDER	260	°C
保存温度	TSTG	-65~150	°C
動作温度	TOPR	-40~85	°C
プログラム消去回数	N <sub>EW</sub>	100	Cycle

注) 絶対最大定格とは、瞬時たりとも超えてはならない規格であり、どの 1 つの項目も超えることができない規格です。絶対最大定格を超えると、破壊や劣化の原因となり、破裂・燃焼による傷害を負うことがあります。従って、必ず絶対最大定格を超えないように、応用機器の設計を行ってください。

#### 鉛フリー品 (G 付製品) へのはんだ濡れ性についての注意事項

試験項目	試験条件	備考
はんだ付け性	230°C 5 秒間 1 回 R タイプフラックス使用 (鉛はんだ使用時)	フォーミングまでの半田付着率 95%を良品とする
	245°C 5 秒間 1 回 R タイプフラックス使用 (鉛フリーはんだ使用時)	

## 4.2 DC 電氣的特性 (1/2)

項目	記号	条件		Min	Typ.(注)	Max	単位
Power Supply Voltage ( $AV_{CC} = DV_{CC}$ $AV_{SS} = DV_{SS} = 0V$ )	VCC	$f_c = 4\sim 27$ MHz	$f_s = 30\sim$ 34 kHz	2.7		3.6	V
Power Supply Voltage ( $AV_{CC} = DV_{CC}$ $AV_{SS} = DV_{SS} = 0V$ ) Flash へのプログラム及び 消去動作時	VCC	$f_c = 4\sim 27$ MHz $T_a = -10\sim 40^\circ\text{C}$		3.0		3.6	V
Input Low Voltage	P00~P17 (AD0~15)	VIL	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$			0.6	V
	P20~PA7 (P63 を除く)	VIL1	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$			$0.3V_{CC}$	
	RESET, NMI, P63 (INT0)	VIL2	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$	-0.3		$0.25V_{CC}$	
	AM0~1	VIL3	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$			0.3	
	X1	VIL4	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$			$0.2V_{CC}$	
Input High Voltage	P00~P17 (AD0~15)	VIH	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$	2.0		$V_{CC} + 0.3$	V
	P20~PA7 (P63 を除く)	VIH1	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$	$0.7V_{CC}$			
	RESET, NMI, P63 (INT0)	VIH2	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$	$0.75V_{CC}$			
	AM0~1	VIH3	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$	$V_{CC} - 0.3$			
	X1	VIH4	$V_{CC} = 2.7V\sim 3.6V$	$0.8V_{CC}$			
Output Low Voltage	VOL	$I_{OL} = 1.6\text{mA}$	$V_{CC} =$ $2.7V\sim 3.6V$			0.45	V
Output High Voltage	VOH	$I_{OH} = 400\mu\text{A}$	$V_{CC} =$ $2.7V\sim 3.6V$	$V_{CC} - 0.3$			

注) Typ.値は、特に指定のない限り  $T_a = 25^\circ\text{C}$ ,  $V_{CC} = 3.0V$  の値です。

## 4.2 DC 電気的特性 (2/2)

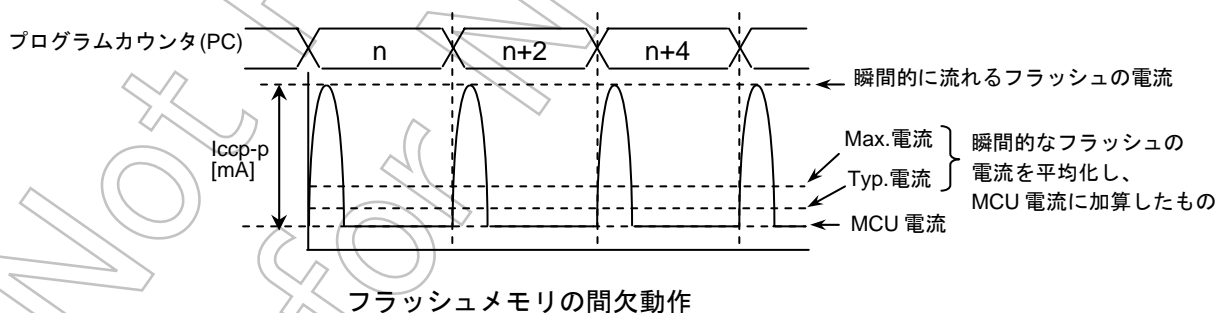
項目	記号	条件	Min	Typ.(注 1)	Max	単位
Input Leakage Current	ILI	$0.0 \leq V_{IN} \leq V_{CC}$		0.02	$\pm 5$	$\mu\text{A}$
Output Leakage Current	ILO	$0.2 \leq V_{IN} \leq V_{CC} - 0.2$		0.05	$\pm 10$	
Power Down Voltage (@STOP, RAM Back up)	VSTOP	$V_{IL2} = 0.2 V_{CC}$ , $V_{IH2} = 0.8 V_{CC}$	2.7		3.6	V
$\overline{\text{RESET}}$ Pull Up Resister	RRST	$V_{CC} = 2.7\text{V} \sim 3.6\text{V}$	80		400	$\text{k}\Omega$
Pin Capacitance	CIO	$F_c = 1\text{MHz}$			10	pF
Schmitt Width $\overline{\text{RESET}}$ , $\overline{\text{NMI}}$ , INT0	VTH	$V_{CC} = 2.7\text{V} \sim 3.6\text{V}$	0.4	1.0		V
Programmable Pull Up Resistor	RKH	$V_{CC} = 2.7\text{V} \sim 3.6\text{V}$	80		400	$\text{k}\Omega$
NORMAL (注 2)	Icc	$V_{CC} = 2.7\text{V} \sim 3.6\text{V}$ $f_c = 27\text{MHz}$		19	30	mA
IDLE2				3.6	8.0	
IDLE1				1.0	4.0	
SLOW (注 2)	Icc	$V_{CC} = 2.7\text{V} \sim 3.6\text{V}$ $f_s = 32.768\text{kHz}$		21.0	60	$\mu\text{A}$
IDLE2				9.0	50	
IDLE1				6.0	40	
STOP		$V_{CC} = 2.7\text{V} \sim 3.6\text{V}$		1.0	25	$\mu\text{A}$
間欠動作ピーク電流	Iccp-p	$V_{CC} = 2.7\text{V} \sim 3.6\text{V}$		20		mA

注 1) Typ.値は、特に指定のない限り  $T_a = 25^\circ\text{C}$ ,  $V_{CC} = 3.0\text{V}$  の値です。

注 2) ICC NORMAL, SLOW の測定条件：すべて動作、出力端子は開放、入力端子はレベル固定。

フラッシュメモリでプログラムが動作しているとき、またはフラッシュメモリからデータをリードしているとき、フラッシュメモリは間欠動作を行いますので、瞬間的に下記タイミング図のようなピーク電流が流れます。よってこの場合の電源電流  $I_{CC}$ (NORMAL/SLOW モード時)は、ピーク電流を平均化した電流値と MCU 電流値の和となります。

電源設計の際はピーク電流が供給可能な回路設計にしてください。SLOW モードではピーク電流と平均化された電流の差が大きくなります。



## 4.3 AC 電気的特性

(1)  $V_{cc} = 2.7V \sim 3.6V$ 

No.	項目	記号	計算式		$f_{FPH} = 27 \text{ MHz}$		単位
			Min	Max	Min	Max	
1	$f_{FPH}$ 周期 (= x)	$t_{FPH}$	37.0	31250	37.0		ns
2	A0-A15 有効 → ALE 立ち下がり	$t_{AL}$	$0.5x - 6$		12		ns
3	ALE 立ち下がり → A0-A15 保持	$t_{LA}$	$0.5x - 16$		2		ns
4	ALE High パルス幅	$t_{LL}$	$x - 20$		17		ns
5	ALE 立ち下がり → $\overline{RD} / \overline{WR}$ 立ち下がり	$t_{LC}$	$0.5x - 14$		4		ns
6	$\overline{RD}$ 立ち上がり → ALE 立ち上がり	$t_{CLR}$	$0.5x - 10$		8		ns
7	$\overline{WR}$ 立ち上がり → ALE 立ち上がり	$t_{CLW}$	$x - 10$		27		ns
8	A0-A15 有効 → $\overline{RD} / \overline{WR}$ 立ち下がり	$t_{ACL}$	$x - 23$		14		ns
9	A0-A23 有効 → $\overline{RD} / \overline{WR}$ 立ち下がり	$t_{ACH}$	$1.5x - 26$		29		ns
10	$\overline{RD}$ 立ち上がり → A0-A23 保持	$t_{CAR}$	$0.5x - 13$		5		ns
11	$\overline{WR}$ 立ち上がり → A0-A23 保持	$t_{CAW}$	$x - 13$		24		ns
12	A0-15 有効 → D0-D15 入力	$t_{ADL}$		$3.0x - 38$		73	ns
13	A0-23 有効 → D0-D15 入力	$t_{ADH}$		$3.5x - 41$		88	ns
14	$\overline{RD}$ 立ち下がり → D0-D15 入力	$t_{RD}$		$2.0x - 30$		44	ns
15	$\overline{RD}$ Low パルス幅	$t_{RR}$	$2.0x - 15$		59		ns
16	$\overline{RD}$ 立ち上がり → D0-D15 保持	$t_{HR}$	0		0		ns
17	$\overline{RD}$ 立ち上がり → A0-A15 出力	$t_{RAE}$	$x - 15$		22		ns
18	$\overline{WR}$ Low パルス幅	$t_{WW}$	$1.5x - 15$		40		ns
19	D0-D15 有効 → $\overline{WR}$ 立ち上がり	$t_{DW}$	$1.5x - 35$		20		ns
20	$\overline{WR}$ 立ち上がり → D0-D15 保持	$t_{WD}$	$x - 25$		12		ns
21	A0-A23 有効 → WAIT 入力 <small>(1+n) WAIT モード</small>	$t_{AWH}$		$3.5x - 60$		69	ns
22	A0-A15 有効 → WAIT 入力 <small>(1+n) WAIT モード</small>	$t_{AWL}$		$3.0x - 50$		61	ns
23	$\overline{RD} / \overline{WR}$ 立ち下がり → WAIT 保持 <small>(1+n) WAIT モード</small>	$t_{CW}$	$2.0x + 0$		74		ns
24	A0-A23 有効 → PORT 入力	$t_{APH}$		$3.5x - 89$		40	ns
25	A0-A23 有効 → PORT 保持	$t_{APH2}$	$3.5x$		129		ns
26	A0-A23 有効 → PORT 有効	$t_{AP}$		$3.5x + 80$		209	ns

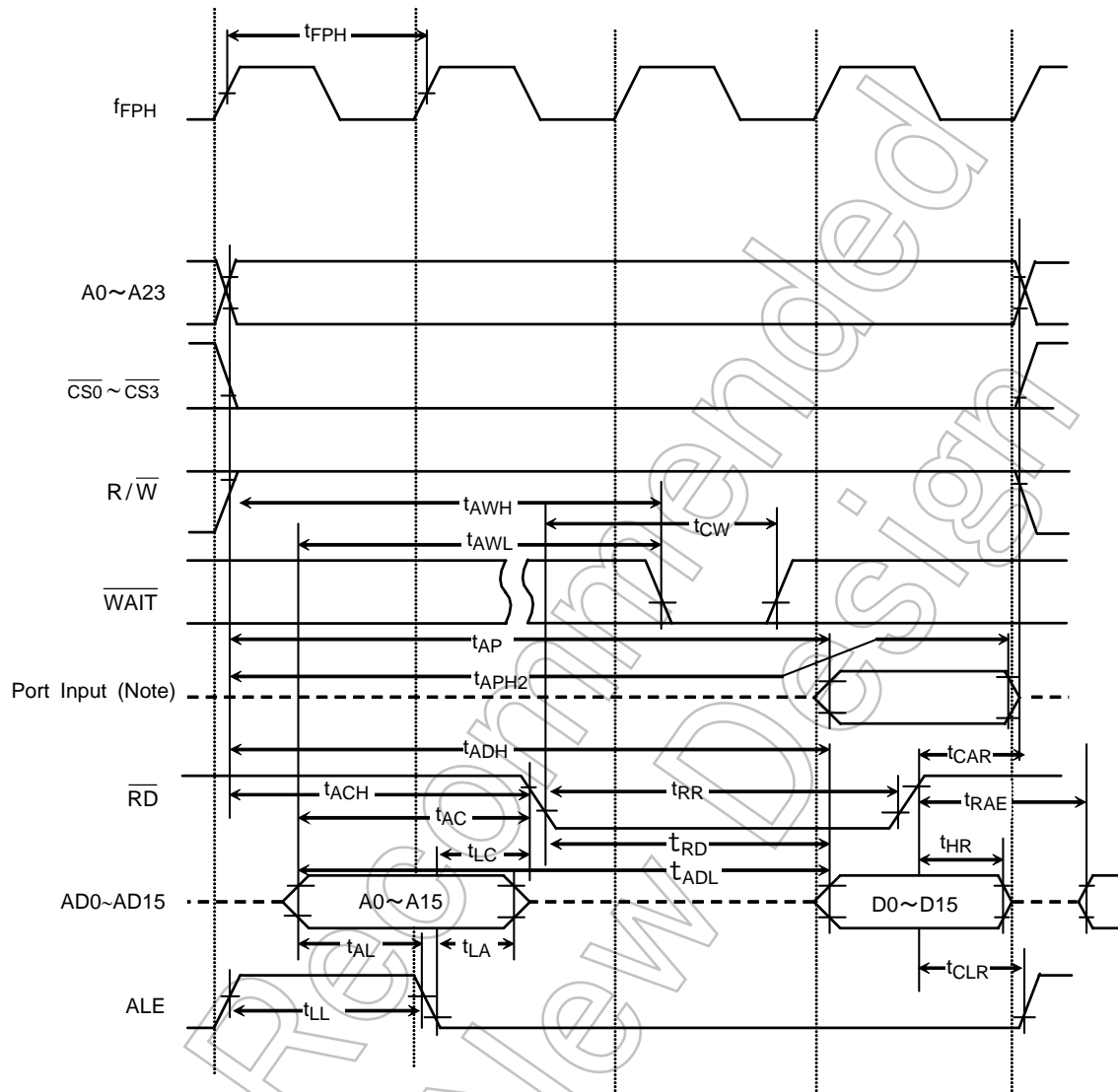
## AC 測定条件

- ・出力レベル: High  $0.7 \times V_{cc}$  / Low  $0.3 \times V_{cc}$  , CL = 50 pF
- ・入力レベル: High  $0.9 \times V_{cc}$  / Low  $0.1 \times V_{cc}$

(注) 表中の「x」は、クロック  $f_{FPH}$  の周期を示します。  $f_{FPH}$  の周期は、CPU コアで使用されるシステムクロック  $f_{SYS}$  周期の 1/2 です。  
 クロック  $f_{FPH}$  の周期は、クロックギアの設定や、高速発振器/低速発振器の切り替えなどに依存します。



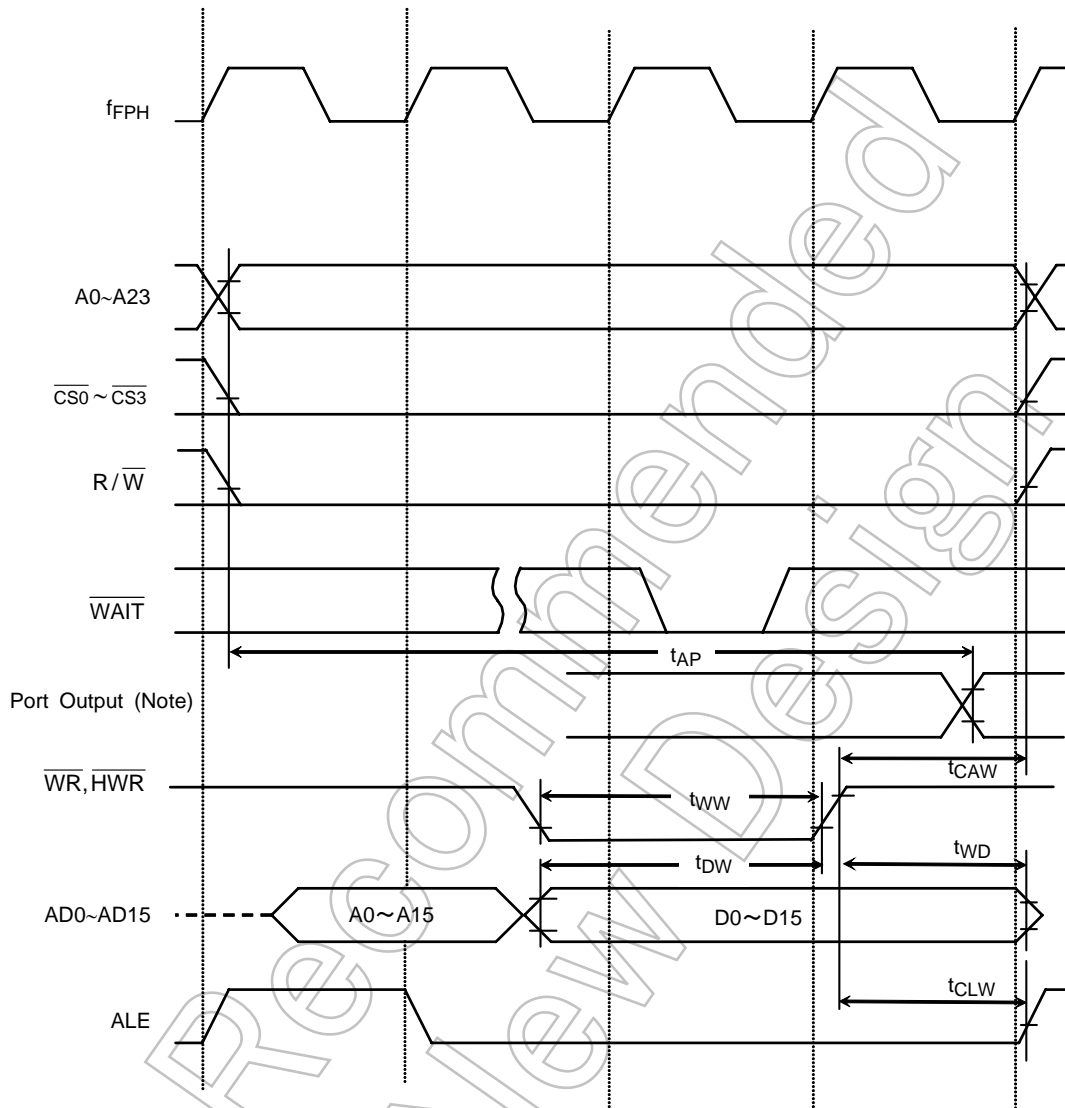
## (1) リードサイクル



注) ポートのデータリードは内蔵エリアへのアクセスとなるため、外部端子の制御信号  $\overline{RD}$ 、 $\overline{CS}$  信号などはイネーブル出力されません。上記波形は内部信号の動きとして認識してください。

また、上記ポート入出力タイミングおよび AC 特性は、代表的なタイミングを示しています。詳細は弊社営業担当までお問い合わせください。

## (2) ライトサイクル



注) ポートのデータライトは内蔵エリアへのアクセスとなるため、外部端子の制御信号  $\bar{WR}$ 、 $\bar{CS}$  信号などはイネーブル出力されません。上記波形は内部信号の動きとして認識してください。  
また、上記ポート入出力タイミングおよび AC 特性は、代表的なタイミングを示しています。詳細は弊社営業担当までお問い合わせください。

## 4.4 AD 変換特性

AVCC = VCC, AVSS = VSS

項目	記号	条件	Min	Typ.	Max	単位
アナログ基準電圧 (+)	VREFH	VCC = 2.7V~3.6 V	VCC - 0.2 V	VCC	VCC	V
アナログ基準電圧 (-)	VREFL	VCC = 2.7V~3.6 V	VSS	VSS	VSS + 0.2 V	
アナログ入力電圧	VAIN		VREFL		VREFH	
アナログ基準電圧電源電流 <VREFON> = 1	IREF (VREFL = 0V)	VCC = 2.7V~3.6 V		0.94	1.35	mA
<VREFON> = 0		VCC = 2.7V~3.6 V		0.02	5.0	μA
総合誤差 (量子誤差を含まず)	—	VCC = 2.7V~3.6 V		±1.0	±4.0	LSB

注 1) 1LSB = (VREFH - VREFL)/1024 [V]

注 2) 最低動作周波数について

AD コンバータの動作は、fc (高速発振器) 使用時のみ保証します (fs では保証しません)。ただし、fc 使用時にクロックギアで選択されたクロックの周波数が 4 MHz 以上で保証します。

注 3) AVCC 端子より流れる電源電流は、VCC 端子の電源電流 (ICC) に含まれます。

## 4.5 シリアルチャネルタイミング-I/O インタフェースモード

(注) 表中の「x」は、クロック f<sub>FPH</sub> の周期を示します。f<sub>FPH</sub> の周期は、CPU コアで使用されるシステムクロック f<sub>SYS</sub> 周期の 1/2 です。  
クロック f<sub>FPH</sub> の周期は、クロックギアの設定や、高速発振器/低速発振器の切り替えなどに依存します。

## (1) SCLK 入力モード

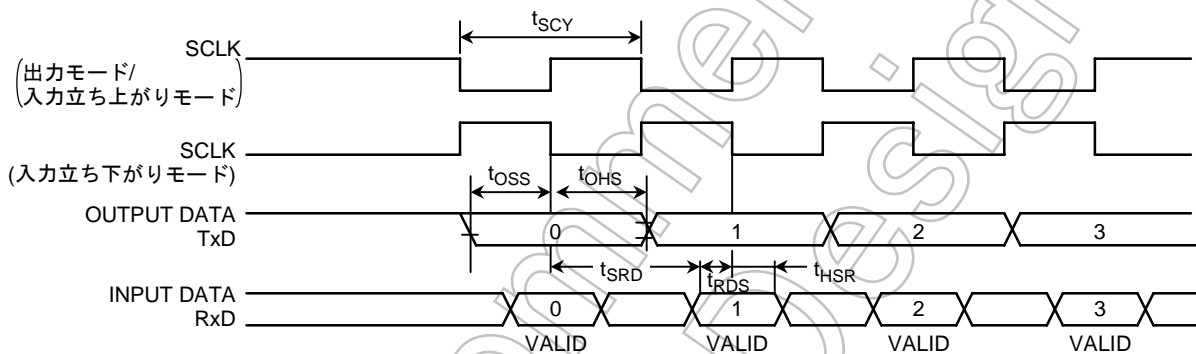
項目	記号	計算式		10 MHz		27 MHz		単位
		Min	Max	Min	Max	Min	Max	
SCLK 周期	t <sub>SCY</sub>	16X		1.6		0.59		μs
Output Data → SCLK 立ち上がり /立ち下がり*	t <sub>OSS</sub>	t <sub>SCY</sub> /2 - 4X - 110		290		38		ns
SCLK 立ち上がり → Output Data 保持 /立ち下がり*	t <sub>OHS</sub>	t <sub>SCY</sub> /2 + 2X + 0		1000		370		ns
SCLK 立ち上がり /立ち下がり* → Input Data 保持	t <sub>HSR</sub>	3X + 10		310		121		ns
SCLK 立ち上がり /立ち下がり* → 有効 Data 入力	t <sub>SRD</sub>		t <sub>SCY</sub> - 0		1600		592	ns
有効 Data 入力 → SCLK 立ち上がり /立ち下がり*	t <sub>RDS</sub>	0		0		0		ns

\*) SCLK 立ち上がり/立ち下がり…SCLK 立ち上がりモードの場合は SCLK 立ち上がり、SCLK 立ち下がりモードの場合は SCLK 立ち下がりのタイミングです。

注) 27 MHz, 10 MHz の値は t<sub>SCY</sub> = 16X のときの値です。

(2) SCLK 出力モード

項目	記号	計算式		10 MHz		27 MHz		単位
		Min	Max	Min	Max	Min	Max	
SCLK 周期	t <sub>SCY</sub>	16X	8192X	1.6	819	0.59	303	μs
Output Data → SCLK 立ち上がり / 立ち下がり*	t <sub>OSS</sub>	t <sub>SCY</sub> /2 - 40		760		256		ns
SCLK 立ち上がり / 立ち下がり* → Output Data 保持	t <sub>OHS</sub>	t <sub>SCY</sub> /2 - 40		760		256		ns
SCLK 立ち上がり / 立ち下がり* → Input Data 保持	t <sub>HSR</sub>	0		0		0		ns
SCLK 立ち上がり / 立ち下がり* → 有効 Data 入力	t <sub>SRD</sub>		t <sub>SCY</sub> - 1X - 180		1320		375	ns
有効 Data 入力 → SCLK 立ち上がり / 立ち下がり*	t <sub>RDS</sub>	1X + 180		280		217		ns



4.6 イベントカウンタ (TA0IN, TA4IN, TB0IN0, TB0IN1, TB1IN0, TB1IN1)

項目	記号	計算式		10 MHz		27 MHz		単位
		Min	Max	Min	Max	Min	Max	
クロック周期	t <sub>VCK</sub>	8X + 100		900		396		ns
クロック低レベルパルス幅	t <sub>VCKL</sub>	4X + 40		440		188		ns
クロック高レベルパルス幅	t <sub>VCKH</sub>	4X + 40		440		188		ns

注) 表中の「X」は、クロック f<sub>FPH</sub>の周期を示します。f<sub>FPH</sub>の周期は、CPU コアで使用されるシステムクロック f<sub>SYs</sub>周期の 1/2 です。  
 クロック f<sub>FPH</sub>の周期は、クロックギアの設定や、高速発振器/低速発振器の切り替えなどに依存します。

## 4.7 割り込み、キャプチャ

注) 表中の「x」は、クロック  $f_{FPH}$  の周期を示します。 $f_{FPH}$  の周期は、CPU コアで使用されるシステムクロック  $f_{SYS}$  周期の 1/2 です。  
クロック  $f_{FPH}$  の周期は、クロックギアの設定や、高速発振器/低速発振器の切り替えなどに依存します。

(1)  $\overline{NMI}$ , INT0~INT4 割り込み

項目	記号	計算式		10 MHz		27 MHz		単位
		Min	Max	Min	Max	Min	Max	
$\overline{NMI}$ , INT0~INT4 低レベルパルス幅	$t_{INTAL}$	$4X + 40$		440		188		ns
$\overline{NMI}$ , INT0~INT4 高レベルパルス幅	$t_{INTAH}$	$4X + 40$		440		188		ns

## (2) INT5~INT8 割り込み、キャプチャ

INT5~INT8 入力パルス幅はシステムクロック選択、およびプリスケール用クロック選択により異なります。下記に動作クロック別パルス幅を示します。

システム クロック選択 <SYSCK>	プリスケール用 クロック選択 <PRCK1, 0>	$t_{INTBL}$ (INT5~INT8 低レベルパルス幅)		$t_{INTBH}$ (INT5~INT8 高レベルパルス幅)		単位
		計算式	$f_{FPH} = 27 \text{ MHz}$	計算式	$f_{FPH} = 27 \text{ MHz}$	
		Min	Min	Min	Min	
0 ( $f_c$ )	00 ( $f_{FPH}$ )	$8X + 100$	396	$8X + 100$	396	ns
	10 ( $f_c/16$ )	$128Xc + 0.1$	4.8	$128Xc + 0.1$	4.8	$\mu\text{s}$
1 ( $f_s$ )	00 ( $f_{FPH}$ )	$8X + 0.1$	244.3	$8X + 0.1$	244.3	

注)  $Xc$  は、高速発振器測のクロック  $f_c$  の周期を示します。

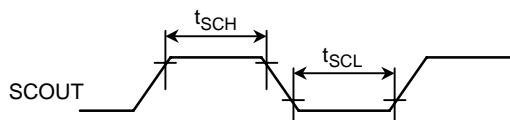
## 4.8 SCOUT 端子 AC 特性

項目	記号	計算式		10 MHz		27 MHz		条件	単位
		Min	Max	Min	Max	Min	Max		
高レベルパルス幅	$t_{SCH}$	$0.5T - 13$		37		5		$V_{CC} = 2.7V \sim 3.6V$	ns
低レベルパルス幅	$t_{SCL}$	$0.5T - 13$		37		5		$V_{CC} = 2.7V \sim 3.6V$	ns

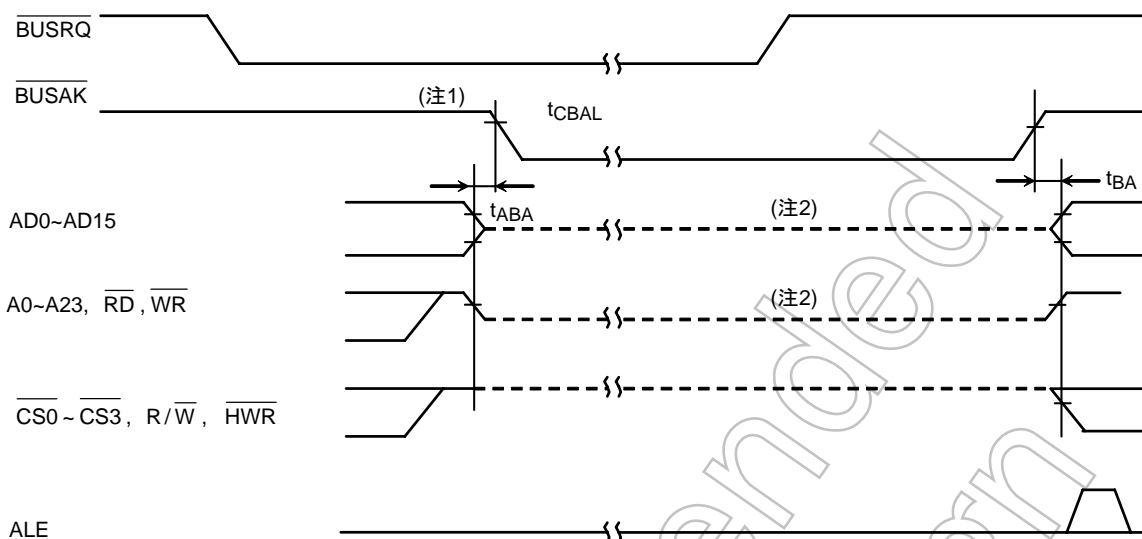
注) 表中の「T」は、SCOUT 出力波形の周期を示します。

## 測定条件

- 出力レベル: High 0.7  $V_{CC}$ /Low 0.3  $V_{CC}$ ,  $CL = 10 \text{ pF}$



### 4.9 バスリクエスト/ バスアクノリッジ



項目	記号	計算式		f <sub>FPH</sub> = 10 MHz		f <sub>FPH</sub> = 27 MHz		条件	単位
		Min	Max	Min	Max	Min	Max		
BUSAK 立ち下がりまでのフローティング時間	t <sub>ABA</sub>	0	80	0	80	0	80	V <sub>CC</sub> = 2.7V~3.6V	ns
BUSAK 立ち上がりからのフローティング時間	t <sub>BAA</sub>	0	80	0	80	0	80	V <sub>CC</sub> = 2.7V~3.6V	ns

注 1) BUSRQ を “L” にしてバスの解放を要求したとき、それ以前のバスサイクルがウェイト動作により終了していないときは、そのウェイトが解除されるまで、バスは解放されません。

注 2) この破線は、出力バッファが OFF になっていることを示しています。信号レベルが中間電位になることを示すものではありません。バス解放直後は、外部の負荷容量により、バス解放直前の信号レベルをダイナミックに保持しています。そのため、外付け抵抗などでバス解放中の信号レベルを確定させるときは、バス解放直後、外部の負荷容量により、信号レベルの確定が遅れ (CR の時定数) ますので、そのことを考慮した設計が必要です。内蔵のプログラマブルプルアップ抵抗は、内部信号の状態に応じて、働いています。

### 4.10 フラッシュ特性

#### (1) 書き込み特性

項目	条件	Min	Typ	Max	単位
フラッシュメモリ書き替え保証回数	V <sub>CC</sub> =3.0V~3.6V f <sub>c</sub> = 4~27 MHz T <sub>a</sub> =-10~40°C	-	-	100	回

### 4.11 推奨発振回路

TMP91FY42FG は、下記の発振子メーカーにて評価されており その結果を下記に示しますのでご活用ください。

注) 発振端子の付加容量は、接続する負荷容量 C1, C2 と実装基板上の浮遊容量の和になります。C1, C2 の定数を使用した場合でも、実装基板により負荷容量が異なり発振器が誤動作する可能性があります。従って、基板設計の際は発振回路周辺のパターンが最短距離になるようにしてください。最終的に実装基板での発振子評価を推奨します。

(1) 発振子接続回路例

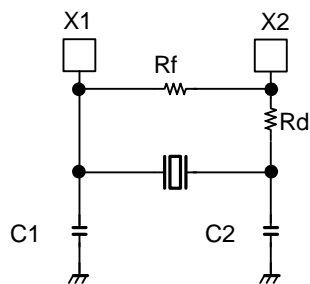


図 1 高周波発振器の接続図

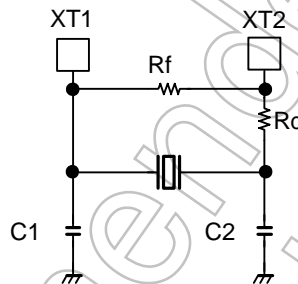


図 2 低周波発振器の接続図

(2) TMP91FY42FG 推奨セラミック発振子: (株)村田製作所

MCU	発振周波数 [MHz]	推奨発振子	当社推奨定数				動作推奨動作条件	
			C1 [pF]	C2 [pF]	Rf [Ω]	Rd [Ω]	電源電圧範囲 [V]	温度範囲 [°C]
TMP91FY42FG	4.0	SMD CSTCR4M00G55-R0	(39)	(39)	Open	1.5k	2.2~3.6	-40~85°C
		リード CSTLS4M00G56-B0	(47)	(47)				
	8.0	SMD CSTCE8M00G55-R0	(33)	(33)		470		
		リード CSTLS8M00G56-B0	(47)	(47)				
	10.0	SMD CSTCE10M00G55-R0	(33)	(33)		330		
		リード CSTLS10M00G56-B0	(47)	(47)				
	16.0	SMD CSTCE16M0V53-R0	(15)	(15)		68		
		リード CSALS16M0X55-B0	7	7			150	
	20.0	SMD CSTCE20M0V53-R0	(15)	(15)		0	2.7~3.6	
		リード CSTLS20M0X51-B0	(5)	(5)				
27.0	小型 SMD CSTCG27M0V51-R0	(5)	(5)	0				

- C1, C2 の()は、コンデンサ内蔵タイプです。
- 村田製発振子は、型番・仕様の切り替えが随時行われております。詳細につきましては、下記アドレスの同社ホームページをご参照ください。  
<http://www.murata.co.jp>

## 5. 特殊機能レジスタ一覧表

特殊機能レジスタ (SFR: Special function register) とは、入出力ポートおよび周辺部のコントロールレジスタで、000000H~000FFFFH の 4 K バイトのアドレス空間に割り付けられています。

- (1) 入出力ポート
- (2) 入出力ポート制御
- (3) 割り込み
- (4) チップセレクト/ウェイトコントローラ
- (5) クロックギア
- (6) DFM
- (7) 8 ビットタイマ
- (8) 16 ビットタイマ
- (9) UART/シリアルチャネル
- (10) I<sup>2</sup>C バス/シリアルチャネル
- (11) AD コンバータ
- (12) ウォッチドッグタイマ
- (13) 時計用タイマ

表の構成

記号	名称	アドレス	7		6		1		0	

→ Bit symbol  
 → Read/Write  
 → リセット時の初期値  
 → 備考

\* 表中の“RMW 禁”は、リードモディファイライト形式の命令をそのレジスタに対して使用禁止であることを示します。

例) PxCR レジスタのビット 0 のみを“1”にしたい場合、通常は“SET 0, (PxCR)”ですが、このレジスタは“RMW 禁”のため、“LD” (転送) 命令にて 8 ビットに対してライトする必要があります。

### 記号の意味

R/W: リード/ライト可能

R: リードのみ可能

W: ライトのみ可能

W\*: リード/ライト可能 (ただし、リードした場合、“1”が出ます)

RMW 禁: リードモディファイライトができません。(EX, ADD, ADC, BUS, SBC, INC, DEC, AND, OR, XOR, STCF, RES, SET, CHG, TSET, RLC, RRC, RL, RR, SLA, SRA, SLL, SRL, RLD, RRD 命令の使用不可)。

\*R/W: 該当ポートのプルアップの制御の際には、リードモディファイライト命令は使用できません。



表 5.1 SFR アドレスマップ

## [1] ポート

アドレス	レジスタ名
0000H	P0
1H	P1
2H	P0CR
3H	
4H	P1CR
5H	P1FC
6H	P2
7H	P3
8H	P2CR
9H	P2FC
AH	P3CR
BH	P3FC
CH	P4
DH	P5
EH	P4CR
FH	P4FC

アドレス	レジスタ名
0010H	
1H	
2H	P6
3H	P7
4H	P6CR
5H	P6FC
6H	P7CR
7H	P7FC
8H	P8
9H	P9
AH	P8CR
BH	P8FC
CH	P9CR
DH	P9FC
EH	PA
FH	

アドレス	レジスタ名
0020H	PACR
1H	PAFC
2H	
3H	
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	ODE

## [2] INTC

アドレス	レジスタ名
0080H	DMA0V
1H	DMA1V
2H	DMA2V
3H	DMA3V
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	INTCLR
9H	DMAR
AH	DMAB
BH	
CH	IIMC
DH	
EH	
FH	

アドレス	レジスタ名
0090H	INTE0AD
1H	INTE12
2H	INTE34
3H	INTE56
4H	INTE78
5H	INTETA01
6H	INTETA23
7H	INTETA45
8H	INTETA67
9H	INTETB0
AH	INTETB1
BH	INTETB01V
CH	INTES0
DH	INTES1
EH	INTSBIRTC
FH	

アドレス	レジスタ名
00A0H	INTETC01
1H	INTETC23
2H	
3H	
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

## [3] CS/WAIT

アドレス	レジスタ名
00C0H	B0CS
1H	B1CS
2H	B2CS
3H	B3CS
4H	
5H	
6H	
7H	BEXCS
8H	MSAR0
9H	MAMR0
AH	MSAR1
BH	MAMR1
CH	MSAR2
DH	MAMR2
EH	MSAR3
FH	MAMR3

注) レジスタ名の割り付けられていないアドレスにはアクセスしないでください。

表 5.2 SFR アドレスマップ

## [4] CGEAR, DFM

アドレス	レジスタ名
00E0H	SYSCR0
1H	SYSCR1
2H	SYSCR2
3H	EMCCR0
4H	EMCCR1
5H	
6H	
7H	
8H	DFMCR0
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

アドレス	レジスタ名
00F0H	
1H	
2H	
3H	
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

## [5] TMRA

アドレス	レジスタ名
0100H	TA01RUN
1H	
2H	TA0REG
3H	TA1REG
4H	TA01MOD
5H	TA1FFCR
6H	
7H	
8H	TA23RUN
9H	
AH	TA2REG
BH	TA3REG
CH	TA23MOD
DH	TA3FFCR
EH	
FH	

アドレス	レジスタ名
0110H	TA45RUN
1H	
2H	TA4REG
3H	TA5REG
4H	TA45MOD
5H	TA5FFCR
6H	
7H	
8H	TA67RUN
9H	
AH	TA6REG
BH	TA7REG
CH	TA67MOD
DH	TA7FFCR
EH	
FH	

## [6] TMRB

アドレス	レジスタ名
0180H	TB0RUN
1H	
2H	TB0MOD
3H	TB0FFCR
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	TB0RG0L
9H	TB0RG0H
AH	TB0RG1L
BH	TB0RG1H
CH	TB0CP0L
DH	TB0CP0H
EH	TB0CP1L
FH	TB0CP1H

アドレス	レジスタ名
0190H	TB1RUN
1H	
2H	TB1MOD
3H	TB1FFCR
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	TB1RG0L
9H	TB1RG0H
AH	TB1RG1L
BH	TB1RG1H
CH	TB1CP0L
DH	TB1CP0H
EH	TB1CP1L
FH	TB1CP1H

注) レジスタ名の割り付けられていないアドレスにはアクセスしないでください。

表 5.3 SFR アドレスマップ

[7] UART/SIO

アドレス	レジスタ名
0200H	SC0BUF
1H	SC0CR
2H	SC0MOD0
3H	BR0CR
4H	BR0ADD
5H	SC0MOD1
6H	
7H	SIRCR
8H	SC1BUF
9H	SC1CR
AH	SC1MOD0
BH	BR1CR
CH	BR1ADD
DH	SC1MOD1
EH	
FH	

[8] I<sup>2</sup>Cバス/SIO

アドレス	レジスタ名
0240H	SBI0CR1
1H	SBI0DBR
2H	I2C0AR
3H	SBI0CR2/SBI0SR
4H	SBI0BR0
5H	SBI0BR1
6H	
7H	
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

[9] 10ビットADC

アドレス	レジスタ名
02A0H	ADREG04L
1H	ADREG04H
2H	ADREG15L
3H	ADREG15H
4H	ADREG26L
5H	ADREG26H
6H	ADREG37L
7H	ADREG37H
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

[10] 時計用タイマ

アドレス	レジスタ名
02B0H	ADM0D0
1H	ADM0D1
2H	
3H	
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

[10] WDT

アドレス	レジスタ名
0300H	WDMOD
1H	WDCR
2H	
3H	
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

[11] 時計用タイマ

アドレス	レジスタ名
0310H	RTCCR
1H	
2H	
3H	
4H	
5H	
6H	
7H	
8H	
9H	
AH	
BH	
CH	
DH	
EH	
FH	

注) レジスタ名の割り付けられていないアドレスにはアクセスしないでください。

## (1) 入出力ポート

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
P0	Port 0	00H	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは不定となります。)							
P1	Port 1	01H	P17	P16	P15	P14	P13	P12	P11	P10
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは0にクリアされます。)							
P2	Port 2	06H	P27	P26	P25	P24	P23	P22	P21	P20
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							
P3	Port 3	07H (RMW 禁)	P37	P36	P35	P34	P33	P32	P31	P30
			*R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							
			0(出力ラッチレジスタ): プルアップレジスタ OFF 1(出力ラッチレジスタ): プルアップレジスタ ON							
P4	Port 4	0CH (RMW 禁)					P43	P42	P41	P40
			*R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							
			0(出力ラッチレジスタ): プルアップレジスタ OFF 1(出力ラッチレジスタ): プルアップレジスタ ON							
P5	Port 5	0DH	P57	P56	P55	P54	P53	P52	P51	P50
			R							
			外部端子データ							
P6	Port 6	12H		P66	P65	P64	P63	P62	P61	P60
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							
P7	Port 7	13H			P75	P74	P73	P72	P71	P70
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							
P8	Port 8	18H	P87	P86	P85	P84	P83	P82	P81	P80
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							
P9	Port 9	19H	P97	P96	P95	P94	P93	P92	P91	P90
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							
PA	Port A	1EH	PA7	PA6	PA5	PA4	PA3	PA2	PA1	PA0
			R/W							
			外部端子データ (出力ラッチレジスタは1にセットされます。)							

(2) 入出力ポート制御 (その 1)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
P0CR	Port 0 control	02H (RMW 禁)	P07C	P06C	P05C	P04C	P03C	P02C	P01C	P00C
			W							
			0	0	0	0	0	0	0	0
			0: 入力 1: 出力							
P1CR	Port 1 control	04H (RMW 禁)	P17C	P16C	P15C	P14C	P13C	P12C	P11C	P10C
			W							
			0	0	0	0	0	0	0	0
			0: 入力 1: 出力							
P1FC	Port 1 function	05H (RMW 禁)	P17F	P16F	P15F	P14F	P13F	P12F	P11F	P10F
			W							
			0	0	0	0	0	0	0	0
			P1FC/P1CR = 00: 入力ポート 01: 出力ポート 10: AD8-AD15 11: A8-A15							
P2CR	Port 2 control	08H (RMW 禁)	P27C	P26C	P25C	P24C	P23C	P22C	P21C	P20C
			W							
			0	0	0	0	0	0	0	0
			0: 入力 1: 出力							
P2FC	Port 2 function	09H (RMW 禁)	P27F	P26F	P25F	P24F	P23F	P22F	P21F	P20F
			W							
			0	0	0	0	0	0	0	0
			P2FC/P2CR = 00: 入力ポート 01: 出力ポート 10: A0-A7 11: A16-A23							
P3CR	Port 3 control	0AH (RMW 禁)	P37C	P36C	P35C	P34C	P33C	P32C		
			W							
			0	0	0	0	0	0	0	
			0: 入力 1: 出力							
P3FC	Port 3 function	0BH (RMW 禁)	-	P36F	P35F	P34F		P32F	P31F	P30F
			W							
			0	0	0	0	0	0	0	0
			"0"をライトしてください。 0: ポート 0: ポート 0: ポート 0: ポート 1: R/W 1: BUSAK 1: BUSRQ 1: HWR 1: WR 1: RD							
P4CR	Port 4 control	0EH (RMW 禁)					P43C	P42C	P41C	P40C
			W							
							0	0	0	0
			0: 入力 1: 出力							
P4FC	Port 4 function	0FH (RMW 禁)					P43F	P42F	P41F	P40F
			W							
							0	0	0	0
			0: ポート 0: ポート 0: ポート 0: ポート 1: CS3 1: CS2 1: CS1 1: CS0							
P6CR	Port 6 control	14H (RMW 禁)		P66C	P65C	P64C	P63C	P62C	P61C	P60C
			W							
				0	0	0	0	0	0	0
			0: 入力 1: 出力							
P6FC	Port 6 function	15H (RMW 禁)				P64F	P63F	P62F	P61F	P60F
			W							
							0	0	0	0
			0: ポート 0: ポート 0: ポート 0: ポート 1: SCOUT 1: INTO 1: SCL 1: SDA/SO 1: SCK出力							

注) P3<P30> = "0", P3FC<P30F> = "1" に設定することにより、内蔵エリアのリード時も P30 端子より "L" レベルを出力します。出力ラッチレジスタ P30 = "1" のままの場合は、外部アドレスがアクセスされたときのみ RD が出力されます。

入出力ポート制御 (その2)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
P7CR	Port 7 control	16H (RMW 禁)	<del>7</del>	<del>6</del>	P75C	P74C	P73C	P72C	P71C	P70C		
			W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			0: 入力				1: 出力					
P7FC	Port 7 function	17H (RMW 禁)	<del>7</del>	<del>6</del>	P75F	P74F	<del>3</del>	P72F	P71F	<del>0</del>		
			W				W					
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			0: ポート 1: TA7OUT	0: ポート 1: TA5OUT		0: ポート 1: TA3OUT	0: ポート 1: TA1OUT					
P8CR	Port 8 control	1AH (RMW 禁)	P87C	P86C	P85C	P84C	P83C	P82C	P81C	P80C		
			W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			0: 入力				1: 出力					
P8FC	Port 8 function	1BH (RMW 禁)	P87F	P86F	P85F	P84F	P83F	P82F	P81F	P80F		
			W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			0: ポート 1: TB1OUT	0: ポート 1: TB1OUT	0: ポート 1: INT8/TB1IN1	0: ポート 1: INT7/TB1IN0	0: ポート 1: TB0OUT1	0: ポート 1: TB0OUT0	0: ポート 1: INT6/TB0IN1	0: ポート 1: INT5/TB0IN0		
P9CR	Port 9 control	1CH (RMW 禁)	P97C	P96C	P95C	P94C	P93C	P92C	P91C	P90C		
			W									
			1	1	0	0	0	0	0	0		
			0: 入力				1: 出力					
P9FC	Port 9 function	1DH (RMW 禁)	<del>7</del>	<del>6</del>	P95F	<del>4</del>	P93F	P92F	<del>1</del>	P90F		
			W				W					
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			0: ポート 1: SCLK1		0: ポート 1: TXD1	0: ポート 1: SCLK0		0: ポート 1: TXD0				
PACR	Port A control	20H (RMW 禁)	PA7C	PA6C	PA5C	PA4C	PA3C	PA2C	PA1C	PA0C		
			W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			0: 入力				1: 出力					
PAFC	Port A function	21H (RMW 禁)	<del>7</del>	<del>6</del>	<del>5</del>	<del>4</del>	PA3F	PA2F	PA1F	PA0F		
			W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			"0" をライトしてください。				INT4~INT1 入力許可					
ODE	Serial open-drain enable	2FH	<del>7</del>	<del>6</del>	<del>5</del>	<del>4</del>	ODE62	ODE61	ODE93	ODE90		
			R/W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
							1: P62ODE 1: P61ODE 1: P93ODE 1: P90ODE					

注 1) 外部割り込み INT0

入力許可は P6FC<P63F> で制御します。レベル/エッジ選択、立ち上がり/立ち下がり選択は、IIMC<I0LE, I0EDGE> で制御します。

注 2) 外部割り込み INT1~INT4

入力許可は PAFC<PA3F:PA0F> で制御します。立ち上がり/立ち下がり選択は、IIMC<I4EDGE:I1EDGE> で制御します。

注 3) 外部割り込み INT5~INT8

入力許可は P8FC<P85F, P84F, P81F, P80F> で制御します。エッジの設定は、TMRB 部のレジスタ TB0MOD, TB1MOD で制御します。

## (3) 割り込み制御 (その 1)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
INTE0AD	INT0 & INTAD enable	90H	INTAD				INT0			
			IADC	IADM2	IADM1	IADM0	I0C	I0M2	I0M1	I0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INTAD	割り込み要求レベル			1: INT0	割り込み要求レベル			
INTE12	INT1 & INT2 enable	91H	INT2				INT1			
			I2C	I2M2	I2M1	I2M0	I1C	I1M2	I1M1	I1M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INT2	割り込み要求レベル			1: INT1	割り込み要求レベル			
INTE34	INT3 & INT4 enable	92H	INT4				INT3			
			I4C	I4M2	I4M1	I4M0	I3C	I3M2	I3M1	I3M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INT4	割り込み要求レベル			1: INT3	割り込み要求レベル			
INTE56	INT5 & INT6 enable	93H	INT6				INT5			
			I6C	I6M2	I6M1	I6M0	I5C	I5M2	I5M1	I5M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INT6	割り込み要求レベル			1: INT5	割り込み要求レベル			
INTE78	INT0 & INTAD enable	94H	INT8				INT7			
			I8C	I8M2	I8M1	I8M0	I7C	I7M2	I7M1	I7M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INT8	割り込み要求レベル			1: INT7	割り込み要求レベル			
INTEA01	INTTA0 & INTTA1 enable	95H	INTTA1 (TMRA1)				INTTA0 (TMRA0)			
			ITA1C	ITA1M2	ITA1M1	ITA1M0	ITA0C	ITA0M2	ITA0M1	ITA0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INTTA1	割り込み要求レベル			1: INTTA0	割り込み要求レベル			
INTEA23	INTTA2 & INTTA3 enable	96H	INTTA3 (TMRA5)				INTTA2 (TMRA4)			
			ITA3C	ITA3M2	ITA3M1	ITA3M0	ITA2C	ITA2M2	ITA2M1	ITA2M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INTTA3	割り込み要求レベル			1: INTTA2	割り込み要求レベル			
INTEA45	INTTA4 & INTTA5 enable	97H	INTTA5 (TMRA5)				INTTA4 (TMRA4)			
			ITA5C	ITA5M2	ITA5M1	ITA5M0	ITA4C	ITA4M2	ITA4M1	ITA4M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INTTA5	割り込み要求レベル			1: INTTA4	割り込み要求レベル			
INTEA67	INTTA6 & INTTA7 enable	98H	INTTA7 (TMRA7)				INTTA6 (TMRA6)			
			ITA7C	ITA7M2	ITA7M1	ITA7M0	ITA6C	ITA6M2	ITA6M1	ITA6M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
		1: INTTA7	割り込み要求レベル			1: INTTA6	割り込み要求レベル			

## 割り込み制御 (その 2)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
INTETB0	INTB00 & INTTB01 enable	99H	INTTB01 (TMRB0)				INTTB00 (TMRB0)			
			ITB01C	ITB01M2	ITB01M1	ITB01M0	ITB00C	ITB00M2	ITB00M1	ITB00M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
			1:INTTB01	割り込み要求レベル			1:INTTB00	割り込み要求レベル		
INTETB1	INTB10 & INTTB11 enable	9AH	INTTB11 (TMRB1)				INTTB10 (TMRB1)			
			ITB11C	ITB11M2	ITB11M1	ITB11M0	ITB10C	ITB10M2	ITB10M1	ITB10M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
			1:INTTB11	割り込み要求レベル			1:INTTB10	割り込み要求レベル		
INTETB01V	INTBOF0 & INTBOF1 Enable (Over-flow)	9BH	INTTBOF1 (TMRB1 オーバフロー)				INTTBOF0 (TMRB0 オーバフロー)			
			ITF1C	ITF1M2	ITF1M1	ITF1M0	ITF0C	ITF0M2	ITF0M1	ITF0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
			1:INTTBOF1	割り込み要求レベル			1:INTTBOF0	割り込み要求レベル		
INTES0	INTRX0 & INTTX0 enable	9CH	INTTX0				INTRX0			
			ITX0C	ITX0M2	ITX0M1	ITX0M0	IRX0C	IRX0M2	IRX0M1	IRX0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
			1:INTTX0	割り込み要求レベル			1:INTRX0	割り込み要求レベル		
INTES1	INTRX1 & INTTX1 enable	9DH	INTTX1				INTRX1			
			ITX1C	ITX1M2	ITX1M1	ITX1M0	IRX1C	IRX1M2	IRX1M1	IRX1M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
			1:INTTX1	割り込み要求レベル			1:INTRX1	割り込み要求レベル		
INTES2RTC	INTBSBI & INTRTC enable	9EH	INTRTC				INTSBI			
			IRTC	IRTCM2	IRTCM1	IRTCM0	ISBIC	ISBIM2	ISBIM1	ISBIM0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
			1:INTRTC	割り込み要求レベル			1:INTSBI	割り込み要求レベル		
INTETC01	INTTC0 & INTTC1 enable	A0H	INTTC1				INTTC0			
			ITC1C	ITC1M2	ITC1M1	ITC1M0	ITC0C	ITC0M2	ITC0M1	ITC0M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0
INTETC23	INTTC2 & INTTC3 enable	A1H	INTTC3				INTTC2			
			ITC3C	ITC3M2	ITC3M1	ITC3M0	ITC2C	ITC2M2	ITC2M1	ITC2M0
			R	R/W			R	R/W		
			0	0	0	0	0	0	0	0



割り込み制御 (その 3)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
DMA0V	DMA 0 start vector	80H	/	/	DMA0V5	DMA0V4	DMA0V3	DMA0V2	DMA0V1	DMA0V0		
					R/W							
					0	0	0	0	0	0		
					DMA0 起動ベクタ							
DMA1V	DMA 1 start vector	81H	/	/	DMA1V5	DMA1V4	DMA1V3	DMA1V2	DMA1V1	DMA1V0		
					R/W							
					0	0	0	0	0	0		
					DMA1 起動ベクタ							
DMA2V	DMA 2 start vector	82H	/	/	DMA2V5	DMA2V4	DMA2V3	DMA2V2	DMA2V1	DMA2V0		
					R/W							
					0	0	0	0	0	0		
					DMA2 起動ベクタ							
DMA3V	DMA 3 start vector	83H	/	/	DMA3V5	DMA3V4	DMA3V3	DMA3V2	DMA3V1	DMA3V0		
					R/W							
					0	0	0	0	0	0		
					DMA3 起動ベクタ							
INTCLR	Interrupt clear control	88H (RMW 禁)	/	/	CLR5	CLR4	CLR3	CLR2	CLR1	CLR0		
					W							
					0	0	0	0	0	0		
					DMA 起動ベクタの書き込みにより、割り込み要求がクリアされます。							
DMAR	DMA software request register	89H (RMW 禁)	/	/	/	/	DMAR3	DMAR2	DMAR1	DMAR0		
							R/W					
							0	0	0	0		
							1: DMA のソフト要求					
DMAB	DMA burst request register	8AH	/	/	/	/	DMAB3	DMAB2	DMAB1	DMAB0		
							R/W					
							0	0	0	0		
							1: DMA のバースト要求					
IIMC	Interrupt input mode control	8CH (RMW 禁)	-	I4EDGE	I3EDGE	I2EDGE	I1EDGE	I0EDGE	I0LE	NMIREE		
			W									
			0	0	0	0	0	0	0	0	0	
			"0" をライトしてください。	INT4 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT3 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT2 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT1 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT0 エッジ 0: 立ち上がり 1: 立ち下がり	INT0 エッジ 0: エッジ 1: レベル	1: NMI 立ち上がりでも動作		

(4) チップセレクト/ウェイトコントローラ (その 1)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
B0CS	Block 0 CS/WAIT control register	C0H  (RMW 禁)	B0E		B0OM1	B0OM0	B0BUS	B0W2	B0W1	B0W0		
			W		W							
			0		0	0	0	0	0	0		
			0: 禁止 1: 許可		00: ROM/SRAM 01: } 10: } Reserved 11: }	データバス 幅選択 0: 16ビット 1: 8ビット	000: 2ウェイト 001: 1ウェイト 010: (1+N)ウェイト 011: 0ウェイト	100: 設定禁止 101: 3ウェイト 110: 4ウェイト 111: 8ウェイト				
B1CS	Block 1 CS/WAIT control register	C1H  (RMW 禁)	B1E		B1OM1	B1OM0	B1BUS	B1W2	B1W1	B1W0		
			W		W							
			0		0	0	0	0	0	0		
			0: 禁止 1: 許可		00: ROM/SRAM 01: } 10: } Reserved 11: }	データバス 幅選択 0: 16ビット 1: 8ビット	000: 2ウェイト 001: 1ウェイト 010: (1+N)ウェイト 011: 0ウェイト	100: 設定禁止 101: 3ウェイト 110: 4ウェイト 111: 8ウェイト				
B2CS	Block 2 CS/WAIT control register	C2H  (RMW 禁)	B2E	B2M	B2OM1	B2OM0	B2BUS	B2W2	B2W1	B2W0		
			W									
			1	0	0	0	0	0	0	0		
			0: 禁止 1: 許可	0: 16 M 空間 1: エリア 設定	00: ROM/SRAM 01: } 10: } Reserved 11: }	データバス 幅選択 0: 16ビット 1: 8ビット	000: 2ウェイト 001: 1ウェイト 010: (1+N)ウェイト 011: 0ウェイト	100: 設定禁止 101: 3ウェイト 110: 4ウェイト 111: 8ウェイト				
B3CS	Block 3 CS/WAIT control register	C3H  (RMW 禁)	B3E		B3OM1	B3OM0	B3BUS	B3W2	B3W1	B3W0		
			W		W							
			0		0	0	0	0	0	0		
			0: 禁止 1: 許可		00: ROM/SRAM 01: } 10: } Reserved 11: }	データバス 幅選択 0: 16ビット 1: 8ビット	000: 2ウェイト 001: 1ウェイト 010: (1+N)ウェイト 011: 0ウェイト	100: 設定禁止 101: 3ウェイト 110: 4ウェイト 111: 8ウェイト				
BEXCS	External CS/WAIT control register	C7H  (RMW 禁)	B3E				BEXBUS	BEXW2	BEXW1	BEXW0		
			W		W							
			0				0	0	0	0		
			0: 禁止 1: 許可				データバス 幅選択 0: 16ビット 1: 8ビット	000: 2ウェイト 001: 1ウェイト 010: (1+N)ウェイト 011: 0ウェイト	100: 設定禁止 101: 3ウェイト 110: 4ウェイト 111: 8ウェイト			
MSAR0	Memory start address register 0	C8H	S23	S22	S21	S20	S19	S18	S17	S16		
			R/W									
			1	1	1	1	1	1	1	1		
スタートアドレス A23~A16 設定												
MAMR0	Memory address mask register 0	C9H	V20	V19	V18	V17	V16	V15	V14~V9	V8		
			R/W									
			1	1	1	1	1	1	1	1		
CS0 空間サイズ設定 0: アドレス比較対照												
MSAR1	Memory start address register 1	CAH	S23	S22	S21	S20	S19	S18	S17	S16		
			R/W									
			1	1	1	1	1	1	1	1		
スタートアドレス A23~A16 設定												
MAMR1	Memory address mask register 1	CBH	V21	V20	V19	V18	V17	V16	V15~V9	V8		
			R/W									
			1	1	1	1	1	1	1	1		
CS1 空間サイズ設定 0: アドレス比較対照												

## チップセレクト/ウェイトコントローラ (その2)

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
MSAR2	Memory start address register 2	CCH	S23	S22	S21	S20	S19	S18	S17	S16
			R/W							
			1	1	1	1	1	1	1	1
			スタートアドレス A23~A16 設定							
MAMR2	Memory address mask register 2	CDH	V22	V21	V20	V19	V18	V17	V16	V15
			R/W							
			1	1	1	1	1	1	1	1
			CS2 空間サイズ設定 0: アドレス比較対照							
MSAR3	Memory start address register 3	CEH	S23	S22	S21	S20	S19	S18	S17	S16
			R/W							
			1	1	1	1	1	1	1	1
			スタートアドレス A23~A16 設定							
MAMR3	Memory address mask register 3	CFH	V22	V21	V20	V19	V18	V17	V16	V15
			R/W							
			1	1	1	1	1	1	1	1
			CS3 空間サイズ設定 0: アドレス比較対照							

Not Recommended for New Design

(5) クロック制御

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
SYSCR0	System clock control register 0	E0H	XEN	XTEN	RXEN	RXTEN	RSYSCK	WUEF	PRCK1	PRCK0		
			R/W									
			1	0	1	0	0	0	0	0		
			高速発振器 0: 停止 1: 発振	低速発振器 0: 停止 1: 発振	STOPモード解除後の高速発振器 0: 停止 1: 発振	STOPモード解除後の低速発振器 0: 停止 1: 発振	STOPモード解除後のクロック 0: 高速 1: 低速	ウォームアップ (WUP) 0 ライト: Don't care 1 ライト: タイムスタート 0 リード: WUP 終了 1 リード: WUP 中	プリスケラック選択 00: f <sub>FPH</sub> 01: Reserved 10: fc/16 11: Reserved			
SYSCR1	System clock control register 1	E1H					SYSCK	GEAR2	GEAR1	GEAR0		
			R/W									
							0	1	0	0		
							クロック選択 0: 高速 1: 低速	高速クロックのギア選択 000: 高速クロック 001: 高速クロック /2 010: 高速クロック /4 011: 高速クロック /8 100: 高速クロック /16 その他: Reserved				
SYSCR2	System clock control register 2	E2H		SCOSEL	WUPTM1	WUPTM0	HALTM1	HALTM0		DRVE		
			R/W								R/W	
				0	1	0	1	1		0		
				0: fs 1: f <sub>FPH</sub>	発振器用 WUP 時間選択 00: Reserved 01: 2 <sup>8</sup> 入力周波数 10: 2 <sup>14</sup> 入力周波数 11: 2 <sup>16</sup> 入力周波数		00: Reserved 01: STOPモード 10: IDLE1モード 11: IDLE2モード			1: STOPモード中も端子をドライブします		
EMCCR0	EMC control register 0	E3H	PROTECT	-	-	-	ALEEN	EXTIN	DRVOSCH	DRVOSCL		
			R	R/W								
			0	0	1	0	0	0	1	1		
			プロテクトフラグ 0: OFF 1: ON	"0" をライトしてください。	"1" をライトしてください。	"0" をライトしてください。	1: ALE 出力許可	1: fc 外部クロック	高周波発振回路 1: NORMAL 0: WEAK	低周波発振回路 1: NORMAL 0: WEAK		
EMCCR1	EMC control register 1	E4H	"1FH" をライトでプロテクト OFF "1FH" 以外をライトでプロテクト ON									

注) EMCCR1  
プロテクト ON 設定により、下記に示す特定の SFR へのライト動作ができなくなります。  
(ライト動作ができなくなる SFR)

- CS/WAIT コントローラ  
B0CS, B1CS, B2CS, B3CS, BEXCS,  
MSAR0, MSAR1, MSAR2, MSAR3,  
MAMR0, MAMR1, MAMR2, MAMR3
- クロックギア (EMCCR1 のみはライト可能です)  
SYSCR0, SYSCR1, SYSCR2, EMCCR0
- DFM  
DFMCR0

## (6) DFM 制御

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
DFMCR0	DFM control register 0	E8H	ACT1	ACT0	DLUPFG	DLUPTM						
			R/W		R	R/W						
			0	0	0	0						
			"0"をライトしてください。									
DFMCR1	DFM control register 1	E9H	-	-	-	-	-	-	-	-		
			R/W									
			0	0	0	1	0	0	1	1		
			アクセスしないでください。									

注) TMP91FY42 は DFM を内蔵していません。

Not Recommended for New Design

## (7) 8ビットタイマ制御(その1)

## (7-1) TMRA01

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
TA01RUN	8-bit timer RUN	100H	TA0RDE				I2TA01	TA01PRUN	TA1RUN	TA0RUN		
			R/W				R/W					
			0				0	0	0	0		
			ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可				IDLE2 0: 停止 1: 動作	TMRA01 ブリ リスケーラ	アップカウ ンタ(UC1)	アップカウ ンタ(UC0)		
							0: 停止 & クリア 1: 動作 (カウントアップ)					
TA0REG	8-bit timer register 0	102H (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA1REG	8-bit timer register 1	103H (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA01MOD	8-bit timer source CLK & mode	104H	TA01M1	TA01M0	PWM01	PWM00	TA1CLK1	TA1CLK0	TA0CLK1	TA0CLK0		
			R/W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			動作モード 00: 8ビットタイマ 01: 16ビットタイマ 10: 8ビットPPG 11: 8ビットPWM				PWM周期 00: Reserved 01: 2 <sup>6</sup> 10: 2 <sup>7</sup> 11: 2 <sup>9</sup>		TMRA1 ソースクロック 00: TA0TRG 01: φT1 10: φT16 11: φT256		TMRA0 入クロック 00: TA0IN 端子入力 01: φT1 10: φT4 11: φT16	
TA1FFCR	8-bit timer flip-flop control	105H (RMW 禁)					TA1FFC1	TA1FFC0	TA1FFIE	TA1FFIS		
			R/W								R/W	
							1	1	0	0		
							00: TA1FF 反転 01: TA1FF セット 10: TA1FF クリア 11: Don't care		TA1FF 反転 制御		TA1FF 反転 信号 0: TMRA0 1: TMRA1	

## (7-2) TMRA23

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
TA23RUN	8-bit timer RUN	108H	TA2RDE				I2TA23	TA23PRUN	TA3RUN	TA2RUN		
			R/W				R/W					
			0				0	0	0	0		
			ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可				IDLE2 0: 停止 1: 動作	TMRA23 ブ リスケーラ	アップカウ ンタ(UC3)	アップカウ ンタ(UC2)		
							0: 停止 & クリア 1: 動作 (カウントアップ)					
TA2REG	8-bit timer register 0	10AH (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA3REG	8-bit timer register 1	10BH (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA23MOD	8-bit timer source CLK & mode	10CH	TA23M1	TA23M0	PWM21	PWM20	TA3CLK1	TA3CLK0	TA2CLK1	TA2CLK0		
			R/W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			動作モード 00: 8ビットタイマ 01: 16ビットタイマ 10: 8ビットPPG 11: 8ビットPWM				PWM周期 00: Reserved 01: 2 <sup>6</sup> 10: 2 <sup>7</sup> 11: 2 <sup>8</sup>		TMRA3 ソースクロック 00: TA0TRG 01: φT1 10: φT16 11: φT256		TMRA2 入クロック 00: Reserved 01: φT1 10: φT4 11: φT16	
TA3FFCR	8-bit timer flip-flop control	10DH (RMW 禁)					TA3FFC1	TA3FFC0	TA3FFIE	TA3FFIS		
			R/W								R/W	
							1	1	0	0		
							00: TA3FF 反転 01: TA3FF セット 10: TA3FF クリア 11: Don't care		TA3FF 反転 制御		TA3FF 反転 信号 0: TMRA2 1: TMRA3	

## 8ビットタイマ制御 (その2)

## (7-3) TMRA45

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
TA45RUN	8-bit timer RUN	110H	TA4RDE				I2TA45	TA45PRUN	TA5RUN	TA4RUN		
			R/W				R/W					
			0				0	0	0	0		
			ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可				IDLE2 0: 停止 1: 動作	TMRA45 ブリ リスケーラ	アップカウ ンタ(UC5)	アップカウ ンタ(UC4)		
								0: 停止 & クリア 1: 動作 (カウントアップ)				
TA4REG	8-bit timer register 0	112H (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA5REG	8-bit timer register 1	113H (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA45MOD	8-bit timer source CLK & mode	114H	TA45M1	TA45M0	PWM41	PWM40	TA5CLK1	TA5CLK0	TA4CLK1	TA4CLK0		
			R/W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			動作モード 00: 8ビットタイマ 01: 16ビットタイマ 10: 8ビットPPG 11: 8ビットPWM	PWM周期 00: Reserved 01: 2 <sup>6</sup> PWM周期 10: 2 <sup>7</sup> 11: 2 <sup>8</sup>		TMRA5 入カクロック 00: TA4TRG 01: φT1 10: φT16 11: φT256		TMRA4 ソースクロック 00: TA4IN 端子入力 01: φT1 10: φT4 11: φT16				
TA5FFCR	8-bit timer flip-flop control	115H (RMW 禁)					TA5FFC1	TA5FFC0	TA5FFIE	TA5FFIS		
			R/W									
							1	1	0	0		
							00: TA5FF 反転 01: TA5FF セット 10: TA5FF クリア 11: Don't care	TA5FF 反転 制御	TA5FF 反転 信号 0: TMRA4 1: TMRA5			

## (7-4) TMRA67

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
TA67RUN	8-bit timer RUN	118H	TA6RDE				I2TA67	TA67PRUN	TA7RUN	TA6RUN		
			R/W				R/W					
			0				0	0	0	0		
			ダブルバッファ 0: 禁止 1: 許可				IDLE2 0: 停止 1: 動作	TMRA67 ブ リスケーラ	アップカウ ンタ(UC7)	アップカウ ンタ(UC6)		
								0: 停止 & クリア 1: 動作 (カウントアップ)				
TA6REG	8-bit timer register 0	11AH (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA7REG	8-bit timer register 1	11BH (RMW 禁)	-									
			W									
			不定									
TA67MOD	8-bit timer source CLK & mode	11CH	TA67M1	TA67M0	PWM61	PWM60	TA7CLK1	TA7CLK0	TA6CLK1	TA6CLK0		
			R/W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			動作モード 00: 8ビットタイマ 01: 16ビットタイマ 10: 8ビットPPG 11: 8ビットPWM	PWM周期 00: Reserved 01: 2 <sup>6</sup> 10: 2 <sup>7</sup> 11: 2 <sup>8</sup>		TMRA7 入カクロック 00: TA6TRG 01: φT1 10: φT16 11: φT256		TMRA6 ソースクロック 00: Reserved 01: φT1 10: φT4 11: φT16				
TA7FFCR	8-bit timer flip-flop control	11DH (RMW 禁)					TA7FFC1	TA7FFC0	TA7FFIE	TA7FFIS		
			R/W									
							1	1	0	0		
							00: TA7FF 反転 01: TA7FF セット 10: TA7FF クリア 11: Don't care	TA7FF 反転 制御	TA7FF 反転 信号 0: TMRA6 1: TMRA7			

(8) 16ビットタイマ制御 (その1)

(8-1) TMRB0

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
TB0RUN	16-bit timer control	180H	TB0RDE	-			I2TB0	TB0PRUN		TB0RUN
			R/W				R/W			R/W
			0	0			0	0		0
			ダブルパツファ 0: 禁止 1: 許可	"0" をライト してください。			IDLE2 0: 停止 1: 動作	TMRB0 ブリ スケーラ 0: 停止 & クリア 1: 動作 (カウントアップ)	アップカウ ンタ(UC10)	
TB0MOD	16-bit timer source CLK & mode	182H (RMW 禁)	TB0CT1	TB0ET1	TB0CP0I	TB0CPM1	TB0CPM0	TB0CLE	TB0CLK1	TB0CLK0
			R/W		W*	R/W				
			0	0	1	0	0	0	0	0
			TB0FF1 反転トリガ 0: トリガ禁止 1: トリガ許可	UC10 値を TB0CP1H/L へキャプ チャする時	UC10 と TB0RG1H/L との一致時	ソフトウェア キャプ チャ 0: ソフトウ エアキャ チャ 1: 未定義	キャプチャタイミ ング (TB0IN0, TB0IN1) 00: 禁止 01: ↑, ↑ 10: ↑, ↓ 11: ↑, ↓ (TA1OUT)	アップカウ ンタのクリ ア制御 0: 禁止 1: 許可	ソースクロック 00: TB0IN0 入力 01: φT1 10: φT4 11: φT16	
TB0FFCR	16-bit timer flip-flop control	183H (RMW 禁)	TB0FF1C1	TB0FF1C0	TB0C1T1	TB0C0T1	TB0E1T1	TB0E0T1	TB0FF0C1	TB0FF0C0
			W*		R/W		W*			
			1	1	0	0	0	0	1	1
			TB0FF1 の制御 00: 反転 01: セット 10: クリア 11: Don't care *読み出すと常に "11" になります。	TB0FF0 反転制御 0: 反転禁止 1: 反転許可		TB0CP1H/L への UC10 値 をキャプ チャする時	TB0CP0H/L への UC10 値 をキャプ チャする時	UC10 と TB0RG1H/L との一致時	UC10 と TB0RG0H/L との一致時	TB0FF0 の制御 00: 反転 01: セット 10: クリア 11: Don't care *読み出すと常に "11" になります。
TB0RG0L	16-bit timer register 0L	188H (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB0RG0H	16-bit timer register 0H	189H (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB0RG1L	16-bit timer register 1L	18AH (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB0RG1H	16 bit timer register 1H	18BH (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB0CP0L	Capture register 0L	18CH	-							
			R							
			不定							
TB0CP0H	Capture register 0H	18DH	-							
			R							
			不定							
TB0CP1L	Capture register 1L	18EH	-							
			R							
			不定							
TB0CP1H	Capture register 1H	18FH	-							
			R							
			不定							



16ビットタイマ制御 (その2)

(8-2) TMRB1

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
TB1RUN	16-bit timer control	190H	TB1RDE	-			I2TB1	TB1PRUN		TB1RUN
			R/W				R/W			R/W
			0	0			0	0		0
			ダブルパツファ 0: 禁止 1: 許可		"0" を ライトして ください。				IDLE2 0: 停止 1: 動作	TMRB1 ブリ スケーラ 0: 停止 & クリア 1: 動作 (カウントアップ)
TB1MOD	16-bit timer source CLK & mode	192H (RMW 禁)	TB1CT1	TB1ET1	TB1CP0I	TB1CPM1	TB1CPM0	TB1CLE	TB1CLK1	TB1CLK0
			R/W		W*		R/W			
			0	0	1	0	0	0	0	0
			TB1FF1 反転トリガ 0: トリガ禁止 1: トリガ許可		ソフトウエ アキャプチ ャ 0: ソフトウ エアキャブ チャ 1: 未定義	キャプチャタイミング (TB1IN0, TB1IN1) 00: 禁止 01: ↑, ↑ 10: ↑, ↓ 11: ↑, ↓ (TA1OUT)		アップカウ ンタのクリ ア制御 0: 禁止 1: 許可	ソースクロック 00: TB1IN0 入力 01: φT1 10: φT4 11: φT16	
TB1FFCR	16-bit timer flip-flop control	193H (RMW 禁)	TB1FF1C1	TB1FF1C0	TB1C1T1	TB1C0T1	TB1E1T1	TB1E0T1	TB1FF0C1	TB1FF0C0
			W*			R/W			W*	
			1	1	0	0	0	0	1	1
			TB1FF1 の制御 00: 反転 01: セット 10: クリア 11: Don't care *読み出すと常に "11" にな ります。		TB1FF0 反転制御 0: 反転禁止 1: 反転許可 TB1CP1H/L への UC12 値 をキャプチ ャする時			TB1CP0H/L への UC12 値 をキャプチ ャする時	UC12 と TB1RG1H/L との一致時	UC12 と TB1RG0H/L との一致時
TB1RG0L	16-bit timer register 0L	198H (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB1RG0H	16-bit timer register 0H	199H (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB1RG1L	16-bit timer register 1L	19AH (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB1RG1H	16-bit timer register 1H	19BH (RMW 禁)	-							
			W							
			不定							
TB1CP0L	Capture register 0L	19CH	-							
			R							
			不定							
TB1CP0H	Capture register 0H	19DH	-							
			R							
			不定							
TB1CP1L	Capture register 1L	19EH	-							
			R							
			不定							
TB1CP1H	Capture register 1H	19FH	-							
			R							
			不定							

(9) UART/シリアルチャネル (その 1)

(9-1) UART/SIO Channel0

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
SC0BUF	Serial channel 0 buffer	200H (RMW 禁)	RB7/TB7	RB6/TB6	RB5/TB5	RB4/TB4	RB3/TB3	RB2/TB2	RB1/TB1	RB0/TB0		
			R (Receiving)/W (Transmission)								不定	
SC0CR	Serial channel 0 control	201H	RB8	EVEN	PE	OERR	PERR	FERR	SCLKS	IOC		
			R	R/W			R (読み出すと 0 にクリアされます。)			R/W		
			不定	0	0	0	0	0	0	0	0	
			受信データビット 8	パリティ 0: 奇数 1: 偶数	パリティ付加 0: 禁止 1: 許可	1: エラー オーバーラン			パリティ	フレーミング	0: SCLK0↑ 1: SCLK0↓	0: ボーレートジェネレータ 1: SCLK0 端子入力
SC0MOD0	Serial channel 0 mode0	202H	TB8	CTSE	RXE	WU	SM1	SM0	SC1	SC0		
			R/W								0	
			0	0	0	0	0	0	0	0	0	
			送信データビット 8	ハンドシェイク機能制御 0: CTS 禁止 1: CTS 許可	受信制御 0: 受信禁止 1: 受信許可	ウェイクアップ機能 0: 禁止 1: 許可	シリアル転送モード 00: I/O インタフェース 01: UART 7 ビット 10: UART 8 ビット 11: UART 9 ビット			シリアル転送クロック 00: TA0TRG 01: ボーレートジェネレータ 10: 内部クロック fSYS 11: 外部クロック SCLK0		
BR0CR	Baud rate control	203H	-	BR0ADDE	BR0CK1	BR0CK0	BR0S3	BR0S2	BR0S1	BR0S0		
			R/W								0	
			0	0	0	0	0	0	0	0	0	
			"0" をライトしてください。	(16-K)/16 分周機能 0: 禁止 1: 許可	00: φT0 01: φT2 10: φT8 11: φT32	分周値 "N" の設定						
BR0ADD	Serial channel 0 K setting register	204H	/				BR0K3	BR0K2	BR0K1	BR0K0		
			R/W								0	
			/				0	0	0	0	0	
			N+(16-K)/ 16 分周値の K 値の設定 (1~F)									
SC0MOD1	Serial channel 0 mode1	205H	I2S0	FDPX0	/							
			R/W								0	
			0	0	/							
			IDLE2 0: 停止 1: 動作	同期式 0: 半二重 1: 全二重	/							

(9-2) IrDA 対応

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
SIRCR	IrDA control register	207H	PLSEL	RXSEL	TXEN	RXEN	SIRWD3	SIRWD1	SIRWD1	SIRWD0		
			R/W								0	
			0	0	0	0	0	0	0	0	0	
			送信パルス幅選択 0: 3/16 1: 1/16	受信データ論理 0: "H"パルス 1: L	送信動作 0: 禁止 1: 許可	受信動作 0: 禁止 1: 許可	SIRRD の有効パルス幅の設定 "2x × (設定値 + 1) + 100ns 以上のパルス幅を有効とする 設定可: 1~14 設定不可: 0, 15					

UART/シリアルチャネル (その 2)

(9-3) UART/SIO Channel1

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
SC1BUF	Serial channel 1 buffer	208H (RMW 禁)	RB7/TB7	RB6/TB6	RB5/TB5	RB4/TB4	RB3/TB3	RB2/TB2	RB1/TB1	RB0/TB0		
			R (Receiving)/W (Transmission)									
			不定									
SC1CR	Serial channel 1 control	209H	RB8	EVEN	PE	OERR	PERR	FERR	SCLKS	IOC		
			R	R/W		R (読み出すと 0 にクリアされます。)			R/W			
			不定	0	0	0	0	0	0	0	0	
			受信データビット 8	パリティ 0: 奇数 1: 偶数	パリティ付加 0: 禁止 1: 許可	オーバーラン	パリティ	フレーミング	1: エラー	0: SCLK1↑ 1: SCLK1↓	0: ポーレートジェネレータ 1: SCLK1 端子入力	
SC1MOD0	Serial channel 1 mode	20AH	TB8	CTSE	RXE	WU	SM1	SM0	SC1	SC0		
			R/W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			送信データビット 8	ハンドシェイク機能制御 0: CTS 禁止 1: CTS 許可	受信制御 0: 受信禁止 1: 受信許可	ウェイクアップ機能 0: 禁止 1: 許可	シリアル転送モード 00: I/O インタフェース 01: UART 7 ビット 10: UART 8 ビット 11: UART 9 ビット	シリアル転送クロック 00: TA0TRG 01: ポーレートジェネレータ 10: 内部クロック f <sub>sys</sub> 11: 外部クロック SCLK1				
BR1CR	Baud rate control	20BH	-	BR1ADDE	BR1CK1	BR1CK0	BR1S3	BR1S2	BR1S1	BR1S0		
			R/W									
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			"0"をライトしてください。	(16-K)/16 分周機能 0: 禁止 1: 許可	00: φT0 01: φT2 10: φT8 11: φT32	分周値 "N" の設定						
BR1ADD	Serial channel 1 K 設定 register	20CH	<del>XXXXXXXXXX</del>				BR1K3	BR1K2	BR1K1	BR1K0		
			R/W									
			0	0	0	0	N+(16-K)/ 16 分周値の K 値の設定 (1~F)					
SC1MOD1	Serial channel 1 mode 1	20DH	I2S1	FDPX1	<del>XXXXXXXXXX</del>							
			R/W				<del>XXXXXXXXXX</del>					
			0	0	<del>XXXXXXXXXX</del>							
			IDLE2 0: 停止 1: 動作	同期式 0: 半二重 1: 全二重	<del>XXXXXXXXXX</del>							

(10) I<sup>2</sup>C バス/シリアルチャネル制御

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0			
SBI0CR1	Serial bus interface control register 1	240H (I <sup>2</sup> C バスモード) (RMW 禁)	BC2	BC1	BC0	ACK	/	SCK2	SCK1	SCK0 /SWRMON			
			W			R/W		W			R/W		
			0	0	0	0		0	0	0	0/1		
		転送ビット数の選択 000: 8 011: 3 110: 6			001: 1 100: 4 111: 7		010: 2 101: 5		ACKノリッジモード 0: 禁止 1: 許可	シリアルクロック周波数の選択 (ライト時) 000: 5 011: 8 110: 11			
		001: 6 100: 9 111: Reserved											
		240H (SIOモード) (RMW 禁)	SIOS	SIOINH	SIOM1	SIOM0	/			SCK2	SCK1	SCK0	
W			/			W							
0	0		0	0	/			0	0	0			
転送制御 0: 終了 1: 開始			転送の強制停止 0: 継続 1: 停止		転送モード選択 00: 8ビット送信 10: 8ビット送受信 11: 8ビット受信			シリアルクロック周波数の選択 (ライト時) 000: 4 011: 7 110: 10					
001: 5 100: 8 101: 9 111: 外部 SCK 入力													
SBI0DBR	SBI buffer register	241H (RMW 禁)	DB7	DB6	DB5	DB4	DB3	DB2	DB1	DB0			
			R (Receiving)/W (Transmission) 不定										
I2C0AR	I <sup>2</sup> C bus address register	242H (RMW 禁)	SA6	SA5	SA4	SA3	SA2	SA1	SA0	ALS			
			W										
			0	0	0	0	0	0	0	0	0		
スレーブアドレスの設定 0: する 1: しない													
リード時 SBI0SR	Serial bus interface status register	243H (I <sup>2</sup> C バスモード) (RMW 禁)	MST	TRX	BB	PIN	AL/SBIM1	AAS/SBIM0	AD0/SWRST1	LRB/SWRST0			
			R/W					R/W					
			0	0	0	1	0	0	0	0			
ライト時 SBI0CR2	Serial bus interface control register 2	(RMW 禁)	0: スレーブ 1: マスタ		0: 受信 1: 送信		バス状態 0: フリー 1: ビジー		INTSBI 要求 0: 要求中 1: 解除				
			スタート/ストップコンディションの発生		SBI の動作モード選択 00: ポートモード 01: SIO モード 10: I <sup>2</sup> C バスモード 11: (Reserved)		ソフトウェアリセットの発生最初に "10"、次に "01" をライトすると、ソフトウェアリセットが発生します。						
リード時 SBI0SR	Serial bus interface control register	243H (SIOモード) (RMW 禁)	/				SIOF/SBIM1				SEF/SBIM0		
			R/W										
			0	0	0	0	0	0	0	0			
ライト時 SBI0CR2	Serial bus interface control register 2	(RMW 禁)	転送状態 0: 終了 1: 転送中		シフト動作 0: 終了 1: シフト中		SBI の動作モード選択 00: ポートモード 01: SIO モード 10: I <sup>2</sup> C バスモード 11: (Reserved)		"0" をライトしてください。		"0" をライトしてください。		
SBI0BR0	Serial bus Interface baud rate register 0	244H (RMW 禁)	-	I2SBI0	/								
			W	R/W	/								
			0	0	/								
"0" をライトしてください。			IDLE2 0: 停止 1: 動作										
SBI0BR1	Serial bus interface baud rate register 1	245H (RMW 禁)	P4EN	-	/								
			W				/						
			0	0	/								
クロック制御 0: 停止 1: 動作			"0" をライトしてください。										

(11) AD コンバータ制御

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0		
ADMOD0	AD mode register 0	2B0H	EOCF	ADBF	-	-	ITM0	REPEAT	SCAN	ADS		
			R			R/W						
			0	0	0	0	0	0	0	0		
			AD変換終了フラグ 0: 変換中 1: 終了	AD変換ビジーフラグ 0: 変換停止 1: 変換中	"0"をライトしてください。	"0"をライトしてください。	リピート指定(固定リピート時) 0: 1回変換ごと 1: 4回変換ごと	リピートモード指定 0: シングル 1: リピート	スキャンモード指定 0: 固定 1: スキャン	AD変換 0: Don't care 1: 開始		
ADMOD1	AD mode register 1	2B1H	VREFON	I2AD			ADTRGE	ADCH2	ADCH1	ADCH0		
			R/W			R/W						
			0	0			0	0	0	0		
			VREF 0: OFF 1: ON	IDLE2 0: 中止 1: 動作			AD外部トリガスタート 0: 禁止 1: 許可	入力チャネル選択 000: AN0 AN0 001: AN1 AN0 → AN1 010: AN2 AN0 → AN1 → AN2 011: AN3 AN0 → AN1 → AN2 → AN3 100: AN4 AN4 101: AN5 AN4 → AN5 110: AN6 AN4 → AN5 → AN6 111: AN7 AN4 → AN5 → AN6 → AN7				
ADREG04L	AD result register 0/4 low	2A0H	ADR01	ADR00						ADR0RF		
			R			R						
			不定			0						
ADREG04H	AD result register 0/4 high	2A1H	ADR09	ADR08	ADR07	ADR06	ADR05	ADR04	ADR03	ADR02		
			R			R						
			不定			0						
ADREG15L	AD result register 1/5 low	2A2H	ADR11	ADR10						ADR1RF		
			R			R						
			不定			0						
ADREG15H	AD result register 1/5 high	2A3H	ADR19	ADR18	ADR17	ADR16	ADR15	ADR14	ADR13	ADR12		
			R			R						
			不定			0						
ADREG26L	AD result register 2/6 low	2A4H	ADR24	ADR20						ADR2RF		
			R			R						
			不定			0						
ADREG26H	AD result register 2/6 high	2A5H	ADR29	ADR28	ADR27	ADR26	ADR25	ADR24	ADR23	ADR22		
			R			R						
			不定			0						
ADREG37L	AD result register 3/7 low	2A6H	ADR31	ADR30						ADR3RF		
			R			R						
			不定			0						
ADREG37H	AD result register 3/7 high	2A7H	ADR39	ADR38	ADR37	ADR36	ADR35	ADR34	ADR33	ADR32		
			R			R						
			不定			0						

## (12) ウォッチドッグタイマ

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0	
WDMOD	WDT mode register	300H	WDTE	WDTP1	WDTP0			I2WDT	RESCR	-	
			R/W			R/W					
			1	0	0			0	0	0	
			1: WDT 許可	00: 2 <sup>15</sup> /fSYS 01: 2 <sup>17</sup> /fSYS 10: 2 <sup>19</sup> /fSYS 11: 2 <sup>21</sup> /fSYS				IDLE2 0: 停止 1: 動作	1: RESET 端子へ 内部接続	"0"をライトしてください。	
WDCR	WDT control (RMW 禁)	301H	-								
			W								
			-								
			B1H: WDT 許可				4EH: WDT クリア				

## (13) 時計用タイマ

記号	名称	アドレス	7	6	5	4	3	2	1	0
RTCCR	RTC control register	310H	-					RTCSEL1	RTCSELO	RTCRUN
			R/W	R/W						
			0					0	0	0
			"0"をライトしてください。					00: 2 <sup>14</sup> /fs 01: 2 <sup>13</sup> /fs 10: 2 <sup>12</sup> /fs 11: 2 <sup>11</sup> /fs	0: 停止 & クリア 1: 動作	

## 6. ポート部等価回路図

- 回路図の見方

基本的に、標準 CMOS ロジック IC 「74HCxx」 シリーズと同じゲート記号を使って書かれています。

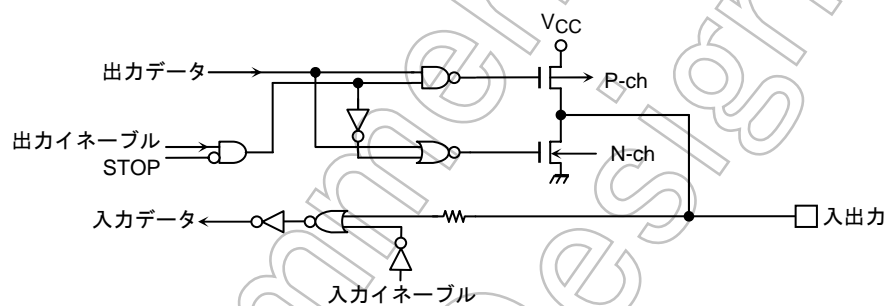
信号名の中で、特殊なものについては、下記に示します。

**STOP**：この信号は、HALT モード設定レジスタを「STOP」モード (SYSCR2<HALTM1:0> = 0, 1) にして、CPU が「HALT」命令を実行したとき、アクティブ“1”になります。

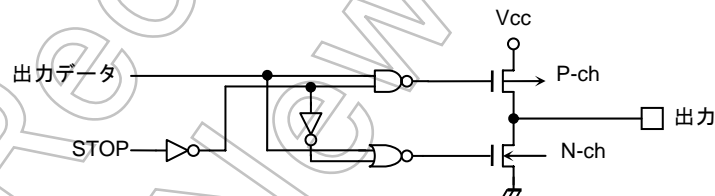
ただし、ドライブイネーブルビット SYSCR2<DRVE> が“1”にセットされているときは、STOP は“0”のままです。

- 入力保護抵抗は、数十Ω ~ 数百Ω 程度です。

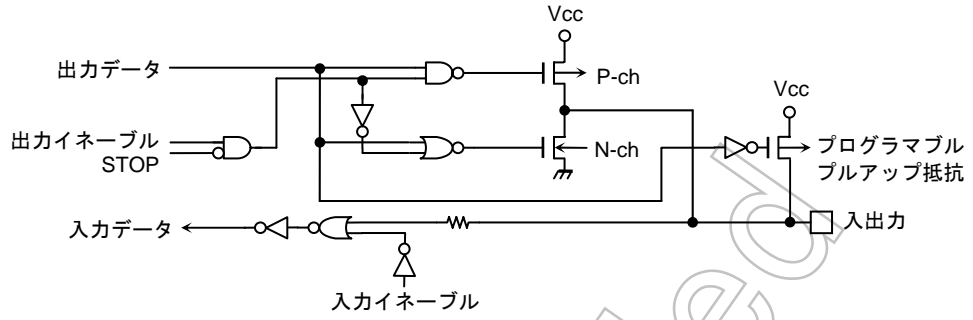
- P0 (AD0~AD7), P1 (AD8~AD15, A8~A15), P2 (A16~A23, A0~A7), P60, P64~P66, P70~P75, P80~P87, P91~P92, P94~P95, PA0~PA7



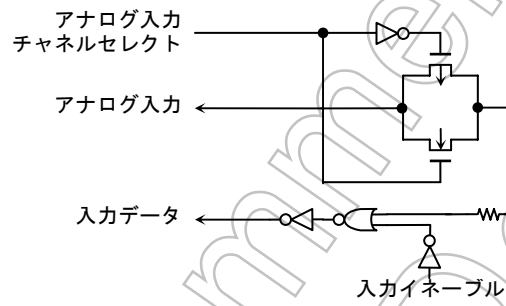
- P30 ( $\overline{RD}$ ), P31 ( $\overline{WR}$ )



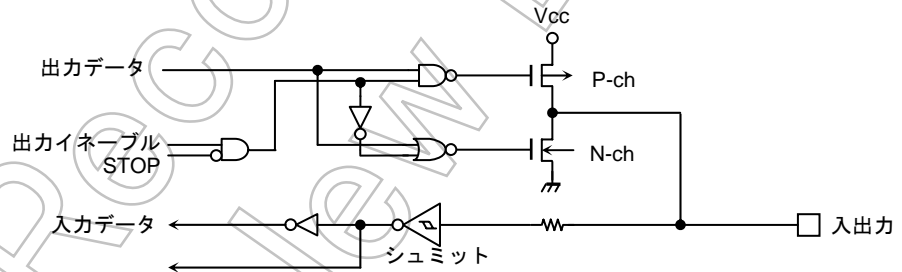
■ P32~P37, P40~P43



■ P5 (AN0~AN7)

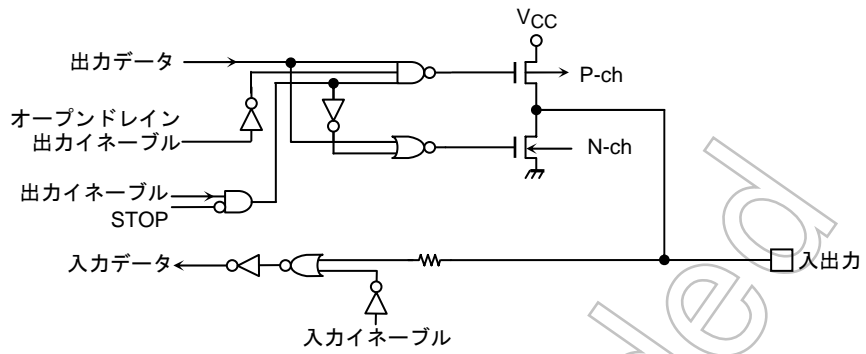


■ P63 (INT0)

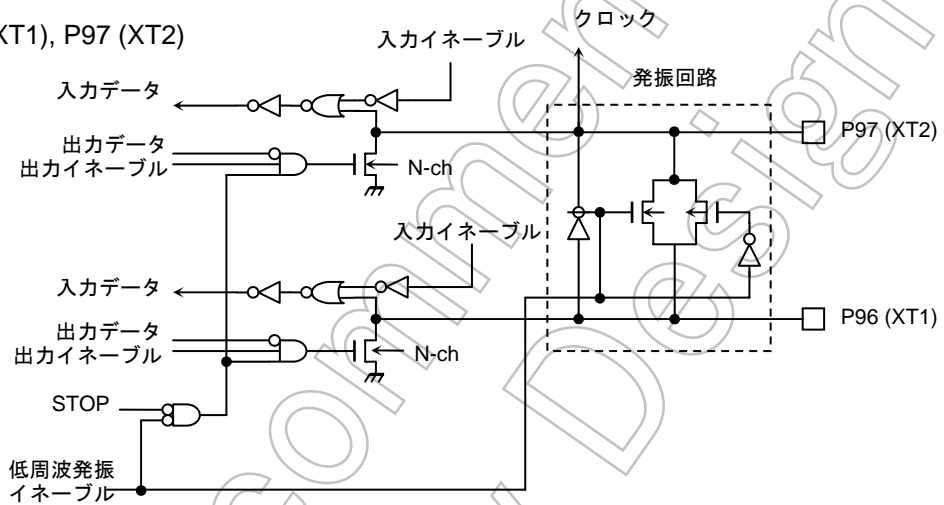




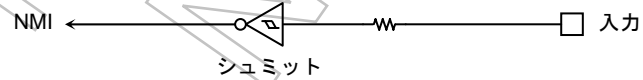
■ P61 (SO/SDA), P62 (SI/SCL), P90 (TXD0), P93 (TXD1)



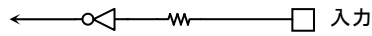
■ P96 (XT1), P97 (XT2)



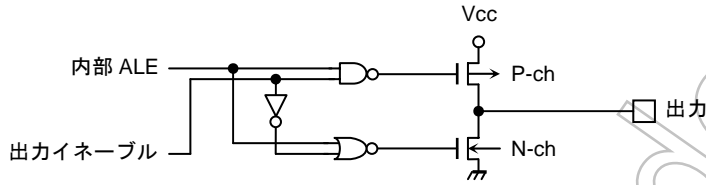
■  $\overline{\text{NMI}}$



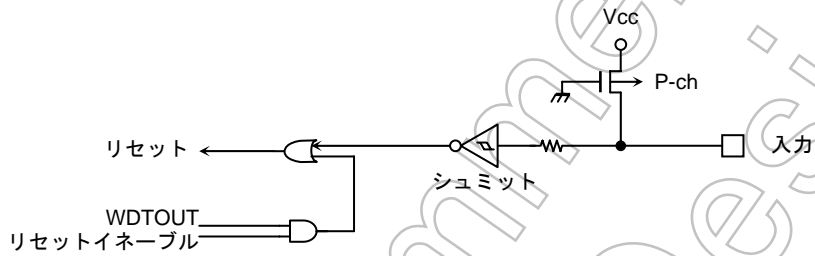
■ AM0~AM1



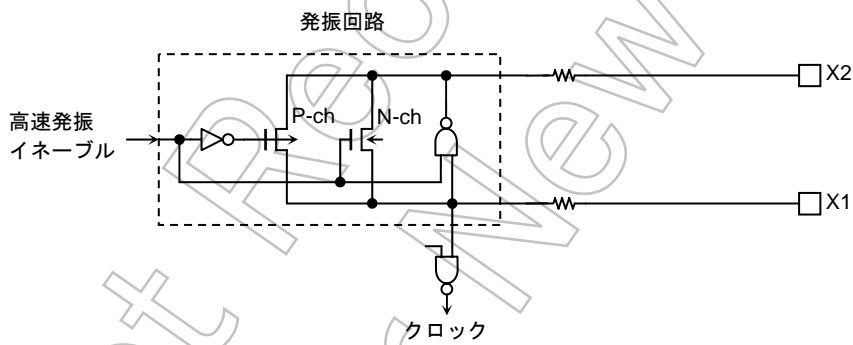
■ ALE



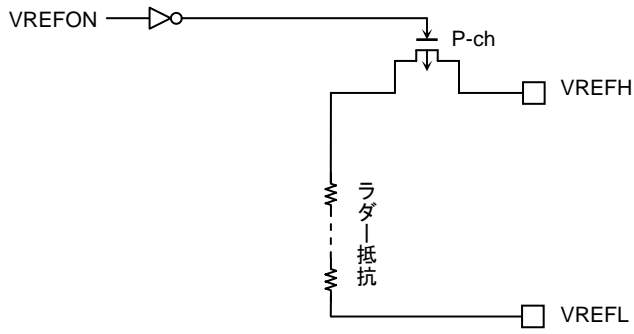
■ RESET



■ X1, X2



■ VREFH, VREFL



Not Recommended for New Design

## 7. 使用上の注意、制限事項

### (1) 特別な表記, 言葉の説明

#### a. 内蔵 I/O レジスタの説明: レジスタシンボル <ビットシンボル>

例) TRUN<TORUN> … レジスタ TRUN のビット TORUN

#### b. リードモディファイライト命令

CPU が、1 つの命令でメモリに対してデータをリードした後に、そのデータを操作し同じメモリ番地にデータをライトする命令。

例 1) SET 3, (TRUN) … TRUN レジスタのビット 3 をセットする。

例 2) INC 1, (100H) … アドレス 100H のデータを +1 する。

#### • TLCS-900 におけるリードモディファイライト命令

交換命令

EX (mem), R

算術演算

ADD (mem), R/#      ADC (mem), R/#

SUB (mem), R/#      SBC (mem), R/#

INC #3, (mem)      DEC #3, (mem)

論理演算

AND (mem), R/#      OR (mem), R/#

XOR (mem), R/#

ビット操作

STCF #3/A, (mem)      RES #3, (mem)

SET #3, (mem)      CHG #3, (mem)

TSET #3, (mem)

ローテート、シフト

RLC (mem)      RRC (mem)

RL (mem)      RR (mem)

SLA (mem)      SRA (mem)

SLL (mem)      SRL (mem)

RLD (mem)      RRD (mem)

#### c. fosch, fc, fs, fFPH, fSYS, 1 ステート

X1/X2 端子より入力されるクロック周波数を fosch、DFMCR0<ACT1:0> で選択されたクロックを fc、XT1/XT2 端子より入力されるクロック周波数を fs、SYSCR1<SYSCK> で選択されたクロックを fFPH、fFPH を 2 分周したクロック周波数をシステムクロック fSYS と呼びます。また、この fSYS の 1 周期を 1 ステートと呼びます。

## (2) 使用上の注意, 制限事項

## a. AM0~AM1 端子

本端子は DVcc 端子に接続し、動作中にレベル変動のないようにしてください。

## b. EMU0~EMU1 端子

EMU0~EMU1 端子は“開放”して使用してください。

## c. アドレス空間の予約領域

本製品では、予約領域はありません。

## d. スタンバイモード (IDLE1)

IDLE1 モード (発振器のみ動作) に設定し、HALT 命令を実行した場合、内蔵の時計用タイマは動作イネーブル状態ですので、必要に応じて時計用タイマの制御レジスタ RTCCR<RTCRUN>を“0”にして止めてください。

## e. ウォームアップカウンタ

外部発振器を用いるシステムで STOP モードの解除を割り込みなどで行う際には、ウォームアップカウンタが動作するため、システムクロックが出力されるまでウォームアップ時間を要します。

## f. プログラマブルプルアップ/プルダウン抵抗

このプルアップ/プルダウン抵抗は、ポートを入力ポートとして使用するときのみプログラマブルに付加/付加なしを選択できます。出力ポートとして使用するときには、プログラマブルに選択することはできません。

付加/付加なしの選択は該当ポートのデータレジスタ (例: P6 レジスタ) で制御しますが、その際にはリードモディファイライト命令は使用できませんので転送命令を使用してください。

## g. バス解放機能

バス解放時の端子状態などについて、3.5「ポート機能」の中で注意事項として掲載してありますので参照してください。

## h. ウォッチドッグタイマ

リセット後、ウォッチドッグタイマは動作イネーブル状態となっているため、ウォッチドッグタイマを使用しない場合は、動作禁止に設定してください。また、バス解放機能を使用した場合、解放要求中もウォッチドッグタイマなどの I/O ブロックは動作していますので注意が必要です。

## i. AD コンバータ

VREFH~VREFL 端子間のラダー抵抗をプログラマブルに接続、切り離しする機能がありますので、STOP モードなど消費電力を下げる場合は、HALT 命令を実行する前にプログラムで切り離してください。

## j. CPU (マイクロ DMA)

CPU 内にある転送元レジスタ (DMASn) などのコントロールレジスタへのデータ書き込み、読み出しは、“LDC cr, r”, “LDC r, cr” 命令のみでしか行えません。

## k. 未定義の内蔵 I/O レジスタの扱い

定義されていない内蔵 I/O レジスタのビットは、リードを行うと不定値が出力されます。そのため、プログラムを作成するときは、このビット状態に依存しないものにしてください。

## l. 「POP SR」命令

「POP SR」命令の実行は、DI 状態で行ってください。

## m. 割り込み要求によるホルト状態からの解除

通常は、割り込みによってホルト状態を解除することができますが、HALT モードが IDLE1、STOP モードに設定されている状態 (IDLE2 は対象外) で、CPU が HALT モードに移行しようとしている期間 ( $f_{\text{FPH}}$  約 5 クロックの間) に、HALT モードを解除可能な割り込み ( $\overline{\text{NMI}}$ , INT0~INT4, INTRTC) が入力されても、ホルトが解除できない場合があります (割り込み要求は内部に保留されます)。

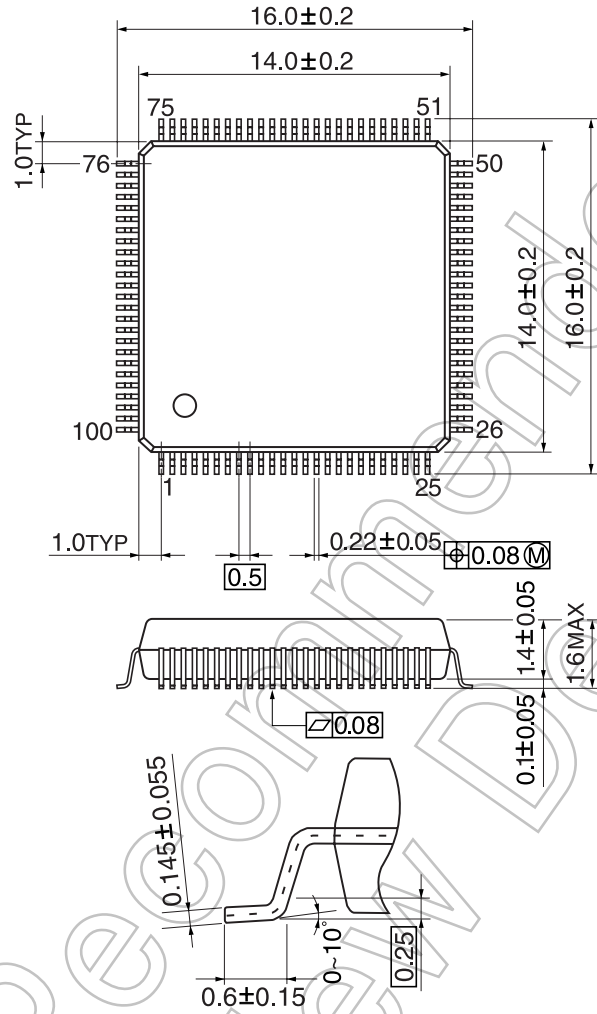
HALT モードへ完全に移行された後に、再度割り込みが発生すれば、問題なく HALT モードを解除できますが、割り込み処理は内部に保留された割り込みと現在の割り込みを比較し、その優先順位に従って順次処理されます。

Not Recommended  
for New Design

8. パッケージ外形寸法図

LQFP100-P-1414-0.50F

Unit: mm



Not Recommended for New Design

Not Recommended  
for New Design