

TOSHIBA

8 ビットマイクロコントローラ
TLCS-870/X シリーズ

TMP88FH41UG

株式会社 **東芝** セミコンダクター社

Not Recommended
for New Design

改訂履歴

日付	版	改訂理由
2007/12/27	1	First Release
2008/2/12	2	内容改訂
2009/8/24	3	内容改訂

Not Recommended
for New Design

目次

TMP88FH41UG

1.1 特長	1
1.2 ピン配置図	3
1.3 ブロック図	4
1.4 端子機能	5

第2章 動作説明

2.1 CPU コア機能	9
2.1.1 メモリアドレスマップ	9
2.1.2 プログラムメモリ (ROM)	9
2.1.3 データメモリ (RAM)	9
2.1.4 システムクロック制御回路	10
2.1.4.1 クロックジェネレータ	
2.1.4.2 タイミングジェネレータ	
2.1.4.3 スタンバイ制御回路	
2.1.4.4 動作モードの制御	
2.1.5 リセット回路	23
2.1.5.1 外部リセット入力	
2.1.5.2 アドレストラップリセット	
2.1.5.3 ウォッチドッグタイマリセット	
2.1.5.4 システムクロックリセット	
2.1.5.5 電圧検出リセット	
2.1.5.6 パワーオンリセット	
2.1.5.7 トリミングデータリセット	

第3章 割り込み制御回路

3.1 割り込みラッチ (IL39~IL2)	28
3.2 割り込み許可レジスタ (EIR)	29
3.2.1 割り込みマスタ許可フラグ (IMF)	29
3.2.2 割り込み個別許可フラグ (EF39~EF3)	29
3.3 割り込み処理	32
3.3.1 割り込み受け付け処理	32
3.3.2 汎用レジスタ退避/復帰処理	33
3.3.2.1 自動レジスタバンク切り替えによる汎用レジスタの退避/復帰	
3.3.2.2 レジスタバンク切り替えによる汎用レジスタの退避/復帰	
3.3.2.3 プッシュ/ポップ命令による汎用レジスタの退避/復帰	
3.3.2.4 転送命令による汎用レジスタの退避/復帰	
3.3.3 割り込みリターン	35
3.4 ソフトウェア割り込み (INTSW)	36
3.4.1 アドレスエラー検出	36
3.4.2 デバッギング	36
3.5 外部割り込み	37

第4章 スペシャルファンクションレジスタ

4.1	SFR.....	39
4.2	DBR.....	41

第5章 入出力ポート

5.1	P1 (P15~P10) ポート	45
5.2	P2 (P22~P20) ポート	46
5.3	P3 (P37~P30) ポート	47
5.4	P4 (P47~P40) ポート	48
5.5	P6 (P67~P60) ポート	49

第6章 パワーオンリセット回路

6.1	パワーオンリセット回路	51
6.1.1	構成	51
6.1.2	機能	51

第7章 電圧検出回路(VLTD)

7.1	構成.....	53
7.2	制御.....	54
7.3	機能.....	55
7.3.1	電圧検出動作の許可／禁止.....	55
7.3.2	電圧検出動作モード選択.....	55
7.3.3	検出電圧レベル選択.....	56
7.3.4	電圧検出フラグ、電圧検出ステータスフラグ.....	56
7.4	レジスタの設定.....	57
7.4.1	割り込み使用時の設定手順.....	57
7.4.2	電圧検出リセット信号発生として使用する場合の設定手順.....	58

第8章 ウォッチドッグタイマ (WDT)

8.1	ウォッチドッグタイマの構成.....	59
8.2	ウォッチドッグタイマの制御.....	59
8.2.1	ウォッチドッグタイマによる暴走検出の方法.....	59
8.2.2	ウォッチドッグタイマのイネーブル.....	61
8.2.3	ウォッチドッグタイマのディセーブル.....	61
8.2.4	ウォッチドッグタイマ割り込み (INTWDT).....	62
8.2.5	ウォッチドッグタイマリセット.....	62

第9章 タイムベース タイマ (TBT)

9.1	タイムベースタイマ (TBT).....	63
9.2	デバイダ出力 (DVO).....	65

第10章 16ビットタイマカウンタ 1 (TC1)

10.1	構成	67
10.2	制御	68
10.3	機能	70
10.3.1	タイマモード	70
10.3.2	外部トリガタイマモード	72
10.3.3	イベントカウンタモード	74
10.3.4	ウィンドウモード	75
10.3.5	パルス幅測定モード	76
10.3.6	プログラマブルパルスジェネレート (PPG) 出力モード	79

第11章 16ビットタイマ(CTC)

11.1	構成	81
11.2	制御	82
11.3	機能	85
11.3.1	タイマモード、ソフトスタート	85
11.3.2	タイマモード、外部トリガスタート	85
11.3.3	イベントカウンタモード	87
11.3.4	プログラマブルパルスジェネレート (PPG) 出力モード	88

第12章 8ビットタイマカウンタ 3 (TC3)

12.1	構成	93
12.2	制御	94
12.3	機能	95
12.3.1	タイマモード	95
12.3.2	イベントカウンタモード	97
12.3.3	キャプチャモード	98

第13章 8ビットタイマカウンタ 4 (TC4)

13.1	構成	99
13.2	制御	100
13.3	機能	101
13.3.1	タイマモード	101
13.3.2	イベントカウンタモード	101
13.3.3	プログラマブルデバイダ出力 (PDO) モード	101
13.3.4	パルス幅変調 (PWM) 出力モード	102

第14章 モータ制御回路 (PMD: Programmable Motor Driver)

14.1	モータ制御の概要	106
14.2	モータ制御回路の構成	108
14.3	位置検出部	109
14.3.1	位置検出部構成	110
14.3.2	位置検出回路レジスタ機能	111
14.3.3	位置検出部の概略処理	114
14.4	タイマ部	115
14.4.1	タイマ部構成	115
14.4.1.1	タイマ回路のレジスタ機能	
14.4.1.2	タイマ部の概略処理	

14.5	3 相 PWM 出力部	120
14.5.1	3 相 PWM 出力部構成	120
14.5.1.1	パルス幅変調回路 (PWM 波形生成部)	
14.5.1.2	転流制御回路	
14.5.2	波形合成回路のレジスタ機能	124
14.5.3	UOC, VOC, WOC および UPWM, VPWM, WPWM の各ビットの設定によるポート出力	126
14.5.4	保護回路	128
14.5.5	保護回路レジスタの機能	130
14.6	電気角タイマ、および波形演算回路	132
14.6.1	電気角タイマおよび波形演算回路	133
14.6.1.1	電気角タイマ、波形演算回路レジスタ機能	
14.6.1.2	PMD 関連制御レジスタ一覧	

第 15 章 非同期型シリアルインターフェース(UART)

15.1	構成	145
15.2	制御	146
15.3	転送データフォーマット	148
15.4	転送レート	149
15.5	データのサンプリング方法	149
15.6	STOP ビット長	150
15.7	パリティ	150
15.8	送受信動作	150
15.8.1	データ送信動作	150
15.8.2	データ受信動作	150
15.9	ステータスフラグ	151
15.9.1	パリティエラー	151
15.9.2	フレーミングエラー	151
15.9.3	オーバランエラー	151
15.9.4	受信バッファフル	152
15.9.5	送信バッファエンプティ	152
15.9.6	送信終了フラグ	153

第 16 章 同期型シリアルインタフェース(SIO)

16.1	構成	155
16.2	制御	156
16.3	シリアルクロック	158
16.3.1	クロックソース	158
16.3.1.1	内部クロック	
16.3.1.2	外部クロック	
16.3.2	シフトエッジ	159
16.3.2.1	前縁シフト	
16.3.2.2	後縁シフト	
16.4	転送ビット数	159
16.5	転送ワード数	159
16.6	転送モード	160
16.6.1	4 ビット送信モード, 8 ビット送信モード	160
16.6.2	4 ビット受信モード, 8 ビット受信モード	162
16.6.3	8 ビット送受信モード	163

第 17 章 10 ビット AD コンバータ(ADC)

17.1	構成	165
-------------	-----------	-----

17.2	制御	166
17.3	機能	169
17.3.1	ソフトウェアスタートモード	169
17.3.2	リピードモード	169
17.3.2.1	レジスタの設定	169
17.3.3	INTPWM スタートモード	171
17.3.3.1	レジスタの設定	171
17.4	AD 変換時の STOP モード	173
17.5	入力電圧と変換結果	174
17.6	AD コンバータの注意事項	175
17.6.1	アナログ入力端子電圧範囲	175
17.6.2	アナログ入力兼用端子	175
17.6.3	ノイズ対策	175

第 18 章 フラッシュメモリ

18.1	制御	178
18.1.1	フラッシュメモリのコマンドシーケンス制御 (FLSCR<FLSMD>)	178
18.2	コマンドシーケンス	179
18.2.1	Byte Program	179
18.2.2	セクタイレース(4KB 単位の部分消去)	179
18.2.3	チップイレース(全面消去)	179
18.2.4	Product ID Entry	180
18.2.5	Product ID Exit	180
18.2.6	セキュリティプログラム設定	180
18.3	トグルビット (D6)	181
18.4	フラッシュメモリ領域へのアクセス	181
18.4.1	シリアル PROM モードのフラッシュメモリ制御	181
18.4.1.1	シリアル PROM モードの RAM ロードモードで RAM 領域に制御プログラムを展開して書き込む例	181
18.4.2	MCU モードのフラッシュメモリ制御	183
18.4.2.1	MCU モードから RAM 領域に制御プログラムを展開して書き込む例	183

第 19 章 シリアル PROM モード

19.1	概要	185
19.2	メモリマッピング	185
19.3	シリアル PROM モード設定	187
19.3.1	シリアル PROM モード制御端子	187
19.3.2	端子機能	187
19.3.3	オンボード書き込み接続例	188
19.3.4	シリアル PROM モードの起動	189
19.4	インタフェース仕様	190
19.5	動作コマンド	191
19.6	動作モード	191
19.6.1	フラッシュメモリ消去モード (動作コマンド: F0H)	193
19.6.2	フラッシュメモリ書き込みモード (動作コマンド: 30H)	195
19.6.3	RAM ロードモード (動作コマンド: 60H)	198
19.6.4	フラッシュメモリ SUM 出力モード (動作コマンド: 90H)	200
19.6.5	製品識別コード出力モード (動作コマンド: C0H)	201
19.6.6	フラッシュメモリステータス出力モード (動作コマンド: C3H)	203
19.6.7	フラッシュメモリセキュリティプログラム設定モード (動作コマンド: FAH)	203
19.7	エラーコード	206
19.8	チェックサム(SUM)	206
19.8.1	計算方法	206
19.8.2	計算対象データ	206
19.9	インテル Hex フォーマット(Binary)	207

19.10	パスワード	208
19.10.1	パスワード列.....	209
19.10.2	パスワードエラー処理.....	209
19.10.3	ソフトウェア開発時のパスワードについて.....	209
19.11	製品識別コード	210
19.12	フラッシュメモリステータスコード	211
19.13	消去範囲指定	212
19.14	ポート入力制御レジスタ	213
19.15	フローチャート	214
19.16	UART タイミング	215

第 20 章 端子の入出力回路

20.1	制御端子	217
20.2	入出力ポート	218
20.3	NC ピン	218

第 21 章 電氣的特性

21.1	絶対最大定格	219
21.2	動作条件	220
21.2.1	MCU モード（フラッシュメモリの書き込みおよび消去動作時）.....	220
21.2.2	MCU モード（フラッシュメモリの書き込みおよび消去動作を除く）.....	220
21.2.3	シリアル PROM モード.....	220
21.3	DC 特性	221
21.4	AD 変換特性	222
21.5	パワーオンリセット回路特性	223
21.6	電圧検出回路特性	224
21.7	AC 特性	224
21.8	フラッシュ特性	224
21.8.1	書き込み特性.....	224
21.9	発振条件	225
21.10	取り扱い上のご注意	225

第 22 章 外形寸法

CMOS 8 ビット マイクロコントローラ

TMP88FH41UG

TMP88FH41UG は、16384 バイトのフラッシュメモリを内蔵した高速、高機能 8 ビットシングルチップマイクロコンピュータで、マスク ROM 品の TMP88CH41UG とピンコンパチブルです。内蔵のフラッシュメモリにプログラムを書き込むことにより TMP88CH41UG と同等の動作を行うことができます。

製品形名	ROM (FLASH)	RAM	パッケージ	マスク ROM 内蔵品
TMP88FH41UG	16384 バイト	512+128 バイト	LQFP44-P-1010-0.80B	TMP88CH41UG

1.1 特 長

- ・ 8 ビットシングルチップマイクロコントローラ: TLCS-870/X シリーズ
 - 最小実行時間:
 - 0.20 μ s (20 MHz 動作時)
 - 基本機械命令: 181 種類 842 命令
- ・ 割り込み要因 26 要因 (外部: 6, 内部: 20)
- ・ 入出力ポート (33 端子)
 - 大電流出力 16 端子 (Typ. 20mA)
- ・ パワーオンリセット回路
- ・ 電圧検出回路 (VLTD)
- ・ ウォッチドッグタイマ
 - 割り込み/内部リセット発生の選択 (プログラマブル)
- ・ 16 ビットタイマカウンタ: 1 チャンネル
 - タイマ, イベントカウンタ, PPG (プログラマブル矩形波) 出力, パルス幅測定, 外部トリガタイマ, ウィンドウモード
- ・ 16 ビットタイマカウンタ (CTC) : 1 チャンネル
 - タイマ (ソフトスタート、外部トリガスタート), イベントカウンタ, PPG (プログラマブル矩形波) 出力モード
- ・ 8 ビットタイマカウンタ : 1 チャンネル
 - タイマ, イベントカウンタモード
 - キャプチャモード
- ・ 8 ビットタイマカウンタ : 1 チャンネル
 - タイマ, イベントカウンタモード
 - PWM (パルス幅変調出力) モード
 - PDO (Programmable Divider Output) モード
- ・ プログラマブル モータ ドライバ (PMD) : 1 チャンネル
 - 正弦波駆動回路 (正弦波データテーブル RAM 内蔵)
 - ロータ位置検出機能
 - モータ制御タイマ / タイマキャプチャ機能
 - 過負荷保護機能
 - 自動転流 / 自動位置検出開始機能
- ・ 8 ビット UART/SIO : 1 チャンネル

- ・ 10 ビット逐次比較方式 AD コンバータ
 - アナログ入力: 8 チャンネル
- ・ クロック発振回路: 1 回路
- ・ 低消費電力動作 (2 モード)
 - STOP モード: 発振停止 (バッテリー/コンデンサバックアップ)
 - IDLE モード: CPU 停止。
周辺ハードウェアのみ動作 (高周波クロック) 継続し、割り込みで解除 (CPU 再起動)
- ・ 動作電圧:

4.5 V~5.5 V @ 20MHz

Not Recommended
for New Design

1.2 ピン配置図

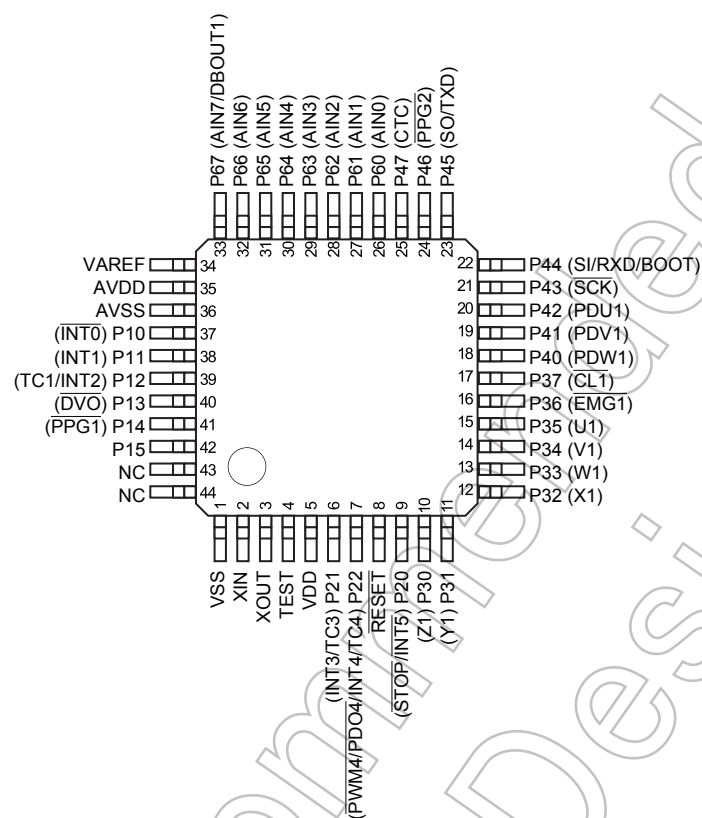


図 1-1 ピン配置図

1.3 ブロック図

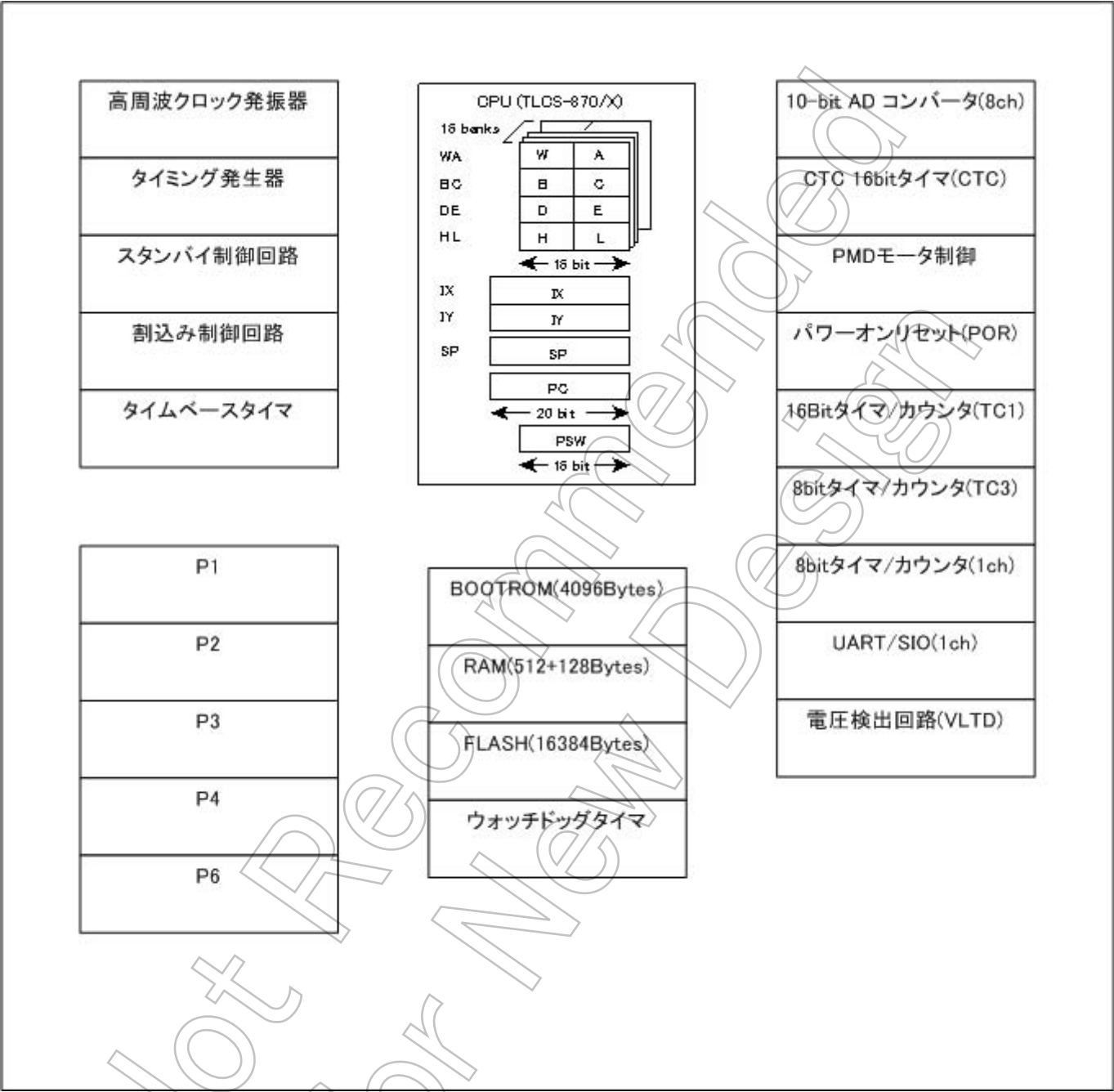


図 1-2 ブロック図

1.4 端子機能

TMP88FH41UG は、MCU モードとシリアル PROM モード、パラレル PROM モードがあります。表 1-1 に MCU モード時の端子機能を示します。シリアル PROM モードについては、後続の「シリアル PROM モード」の章を参照してください。

表 1-1 端子機能表(1/3)

端子名	ピン番号	入出力	機能
P15	42	IO	ポート 15
P14 PPG1	41	IO O	ポート 14 PPG1 出力
P13 DVO	40	IO O	ポート 13 デバイダ出力
P12 INT2 TC1	39	IO I I	ポート 12 外部割り込み 2 入力 TC1 端子入力
P11 INT1	38	IO I	ポート 11 外部割り込み 1 入力
P10 INT0	37	IO I	ポート 10 外部割り込み 0 入力
P22 TC4 INT4 PWM4/PDO4	7	IO I I O	ポート 22 TC4 端子入力 外部割り込み 4 入力 PWM4/PDO4 出力
P21 TC3 INT3	6	IO I I	ポート 21 TC3 端子入力 外部割り込み 3 入力
P20 INT5 STOP	9	IO I I	ポート 20 外部割り込み 5 入力 STOP モード解除信号入力
P37 CL1	17	IO I	ポート 37 PMD 過負荷保護入力 1
P36 EMG1	16	IO I	ポート 36 PMD 緊急停止入力 1
P35 U1	15	IO O	ポート 35 PMD 制御出力 U1
P34 V1	14	IO O	ポート 34 PMD 制御出力 V1
P33 W1	13	IO O	ポート 33 PMD 制御出力 W1
P32 X1	12	IO O	ポート 32 PMD 制御出力 X1
P31 Y1	11	IO O	ポート 31 PMD 制御出力 Y1
P30 Z1	10	IO O	ポート 30 PMD 制御出力 Z1

表 1-1 端子機能表(2/3)

端子名	ピン番号	入出力	機能
P47 CTC	25	IO I	ポート 47 CTC 端子入力
P46 PPG2	24	IO O	ポート 46 PPG2 出力
P45 SO TXD	23	IO O O	ポート 45 シリアルデータ出力 UART データ出力
P44 SI RXD BOOT	22	IO I I I	ポート 44 シリアルデータ入力 UART データ入力 シリアル PROM モード制御入力
P43 SCK	21	IO IO	ポート 43 シリアルクロック入出力
P42 PDU1	20	IO I	ポート 42 PMD 制御入力 U1
P41 PDV1	19	IO I	ポート 41 PMD 制御入力 V1
P40 PDW1	18	IO I	ポート 40 PMD 制御入力 W1
P67 AIN7 DBOUT1	33	IO I O	ポート 67 アナログ入力 7 PMD デバッグ出力 1
P66 AIN6	32	IO I	ポート 66 アナログ入力 6
P65 AIN5	31	IO I	ポート 65 アナログ入力 5
P64 AIN4	30	IO I	ポート 64 アナログ入力 4
P63 AIN3	29	IO I	ポート 63 アナログ入力 3
P62 AIN2	28	IO O	ポート 62 アナログ入力 2
P61 AIN1	27	IO I	ポート 61 アナログ入力 1
P60 AIN0	26	IO I	ポート 60 アナログ入力 0
XIN	2	I	高周波クロック発振子接続端子
XOUT	3	O	高周波クロック発振子接続端子
RESET	8	I	RESET 信号入力
TEST	4	I	TEST 端子入力およびシリアル PROM モード制御端子. 通常 “L” レベルに固定します。シリアル PROM モード開始時には、“H” レベルにします。

表 1-1 端子機能表(3/3)

端子名	ピン番号	入出力	機能
VAREF	34	I	AD 変換用アナログ基準電圧入力端子
AVDD	35	I	アナログ電源
AVSS	36	I	アナログ電源
VDD	5	I	+5V
VSS	1	I	0(GND)
NC	43	I	N.C.端子
NC01	44	I	N.C.端子

Not Recommended
for New Design

第 2 章 動作説明

2.1 CPU コア機能

CPU コアは、CPU、システムクロック制御回路および割り込み制御回路から構成されています。

本章では、CPU コア、プログラムメモリ、データメモリ、およびリセット回路について説明します。

2.1.1 メモリアドレスマップ

TMP88FH41UG のメモリは、ROM, RAM, SFR (スペシャルファンクションレジスタ), DBR (データバッファレジスタ) の 4 つのブロックで構成され、それらは 1 つの 1M バイトアドレス空間上にマッピングされています。図 2-1 に TMP88FH41UG のメモリアドレスマップを示します。また、汎用レジスタは 16 バンクあり、RAM アドレス空間上にマッピングされています。

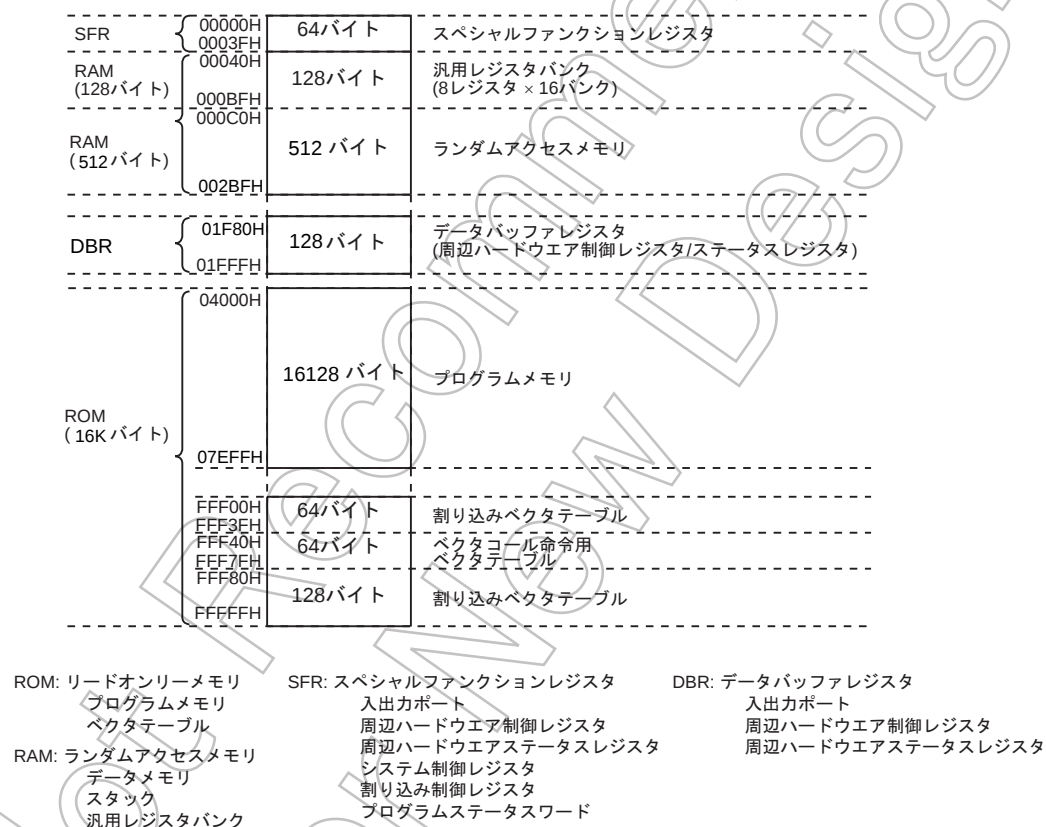


図 2-1 メモリアドレスマップ

2.1.2 プログラムメモリ(ROM)

TMP88FH41UG は、16K バイト(アドレス 04000H ~ 07EFFH 番地と FFF00H ~ FFFFFH 番地)のプログラムメモリ(Flash)を内蔵しています。

2.1.3 データメモリ(RAM)

TMP88FH41UG は、512 + 128 バイトの RAM を内蔵しています。内蔵 RAM のうち先頭の 128 バイト(00040H ~ 000BFH)は汎用レジスタバンクと兼用になっています。

データメモリの内容は、電源投入時 不定になりますので、イニシャライズルーチンで初期設定を行ってください。

(プログラム例) TMP88FH41UG の RAM クリア(バンク 0 以外の RAM をすべてゼロクリア)

```
LD      HL, 0048H      ; スタートアドレスの設定
LD      A, 00H         ; 初期化データ(00H)の設定
LD      BC, 277H       ; バイト数(-1)の設定
SRAMCLR: LD      (HL+), A
DEC     BC
JRS     F, SRAMCLR
```

注) 汎用レジスタは RAM 上に存在しますので、カレントバンクのアドレスに対して RAM クリアしないでください。そのため、上記の例でバンク 0 を除いて RAM クリアしています。

2.1.4 システムクロック制御回路

システムクロック制御回路は、クロックジェネレータ、タイミングジェネレータおよびスタンバイ制御回路から構成されています。

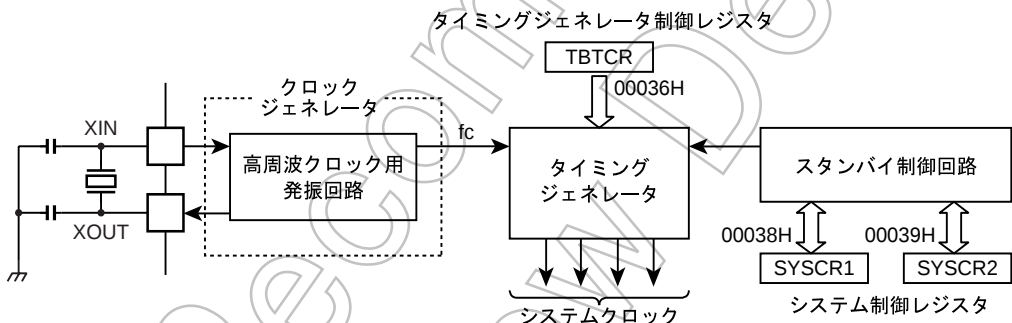


図 2-2 システムクロック制御回路

2.1.4.1 クロックジェネレータ

クロックジェネレータは、CPU コアおよび周辺ハードウェアに供給されるシステムクロックの基準となる基本クロックを発生する回路です。

高周波クロック(周波数 f_c)は、それぞれ XIN, XOUT 端子に発振子を接続することにより容易に得られます。また、外部発振器からのクロックを入力することもできます。この場合、XIN 端子からクロックを入力し、XOUT 端子は開放しておきます。TMP88FH41UG は、CR 発振には対応していません。

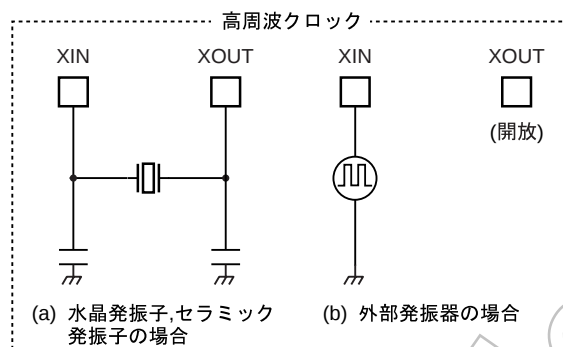


図 2-3 発振子の接続例

発振周波数の調整

注) 基本クロックを外部に直接モニタする機能はハードウェア的には用意されていませんが、割り込み禁止状態、ウォッチドッグタイマのディセーブル状態でプログラムによってポートに一定周波数のパルス(例えばクロック出力)を出力させ、これをモニタすることにより調節を行うことができます。発振周波数の調整が必要なシステムでは、あらかじめ調整用プログラムを作成しておく必要があります。

2.1.4.2 タイミング ジェネレータ

タイミング ジェネレータは、基本クロックから CPU コアおよび周辺ハードウェアに供給する各種システムクロックを発生する回路です。タイミング ジェネレータの機能は、次のとおりです。

1. デバイダ出力(DVO)パルス生成
2. タイムベースタイマのソースクロック生成
3. ウォッチドッグタイマのソースクロック生成
4. タイマカウンタの内部ソースクロック生成
5. STOP モード解除時のウォーミングアップクロック生成

(1) タイミングジェネレータの構成

タイミングジェネレータは、3 段のプリスケアラ、21 段のデバイダ、マシンサイクルカウンタから構成されています。

なお、リセット時および STOP モード起動/解除時プリスケアラおよびデバイダは“0”にクリアされます。

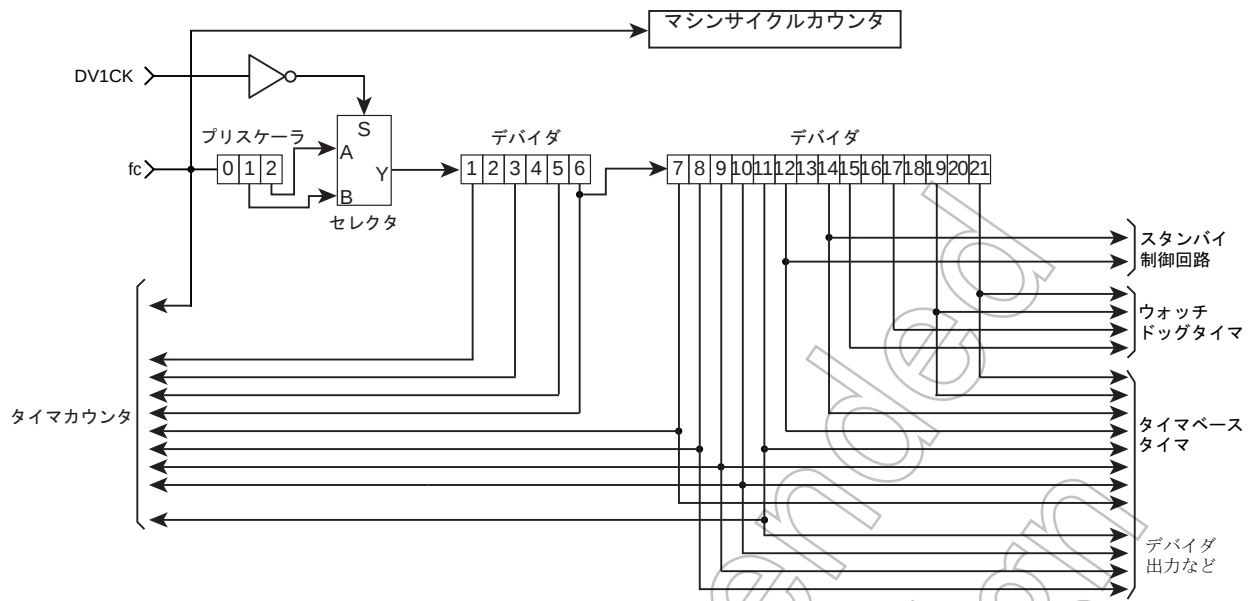


図 2-4 タイミングジェネレータの構成

デバイダ制御レジスタ

CGCR	7	6	5	4	3	2	1	0	
(0030H)	0	0	DV1CK			0	0	0	(初期値: 000* *000)

DV1CK	デバイダの初段への入力クロックの選択	0: fc/4 1: fc/8	R/W
-------	--------------------	--------------------	-----

注 1) fc: 高周波クロック[Hz]、*: Don't care
注 2) CGCR のビット 4, 3 は、リードすると不定が読み出されます。
注 3) CGCR のビット 7, 6, 2 ~ 0 には必ず “0” を書き込んでください。

タイミングジェネレータ制御レジスタ

TBCTR	7	6	5	4	3	2	1	0	
(0036H)	DVOEN	DVOCK	0	TBTEN			TBTCK		(初期値: 0000 0000)

注 1) TBCTR のビット 4 には必ず “0” を書き込んでください。

(2) マシンサイクル

命令の実行および内蔵ハードウェアの動作は、システムクロックに同期して行われます。

命令実行の最小単位を、「マシンサイクル」と呼びます。TLCS-870/X シリーズの命令には、1 マシンサイクルで実行される 1 サイクル命令から最長 15 マシンサイクルを要する 15 サイクル命令までの 15 種類があります。

マシンサイクルは、4 ステート(S0 ~ S3)で構成され、各ステートは 1 メインシステムクロックで構成されます。

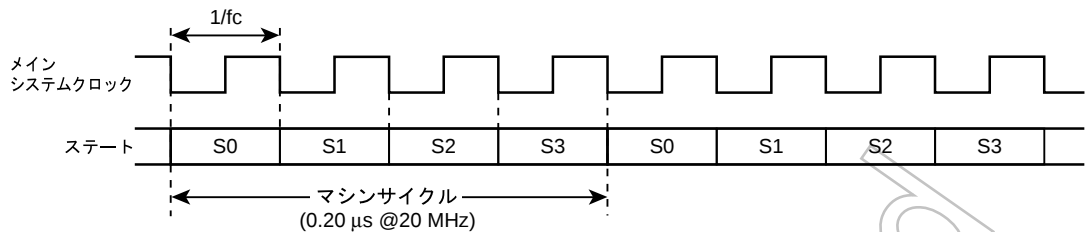


図 2-5 マシンサイクル

2.1.4.3 スタンバイ制御回路

スタンバイ制御回路は、高周波クロック用発振回路の発振/停止 および メインシステムクロックの切り替えを行います。動作モードの制御はシステム制御レジスタ(SYSCR1、SYSCR2)で行います。図 2-6 に動作モード遷移図、次に制御レジスタを示します。

(1) シングルクロックモード

高周波クロック用発振回路のみ使用します。メインシステムクロックは、高周波クロックから生成されますので、シングルクロックモードにおけるマシンサイクルタイムは $4/fc$ [s] となります。

1. NORMAL モード

CPU コアおよび周辺ハードウェアを高周波クロックで動作させるモードです。TMP88FH41UG では、リセット解除後この NORMAL モードになります。

2. IDLE モード

CPU およびウォッチドッグタイマを停止し、周辺ハードウェアを高周波クロックで動作させるモードです。IDLE モードの起動は、システム制御レジスタ 2 で行います。周辺ハードウェアからの割り込みまたは外部割り込みにより解除され、NORMAL モードに復帰します。IMF (割り込みマスタ許可フラグ) が “1” (割り込み許可状態) のときは、割り込み処理が行われたあと、通常の動作に戻ります。IMF が “0” (割り込み禁止状態) のときは、IDLE モードを起動した命令の次の命令から実行再開します。

3. STOP モード

発振回路を含めシステムの動作をすべて停止し、停止直前の内部状態を低消費電力で保持するモードです。

STOP モードの起動は、システム制御レジスタ 1 で行います。解除は、 $\overline{\text{STOP}}$ 端子入力(レベル/エッジの選択可能)で行い、ウォーミングアップ時間経過後、STOP モードを起動した命令の次の命令から実行再開します。

表 2-1 シングルクロックモード

動作モード		発振回路		CPU コア	周辺回路	マシンサイクル タイム
		高周波	低周波			
シングル クロック	RESET	発振	-	リセット	リセット	4/fc [s]
	NORMAL			動作	動作	
	IDLE			停止	停止	
	STOP	停止			-	

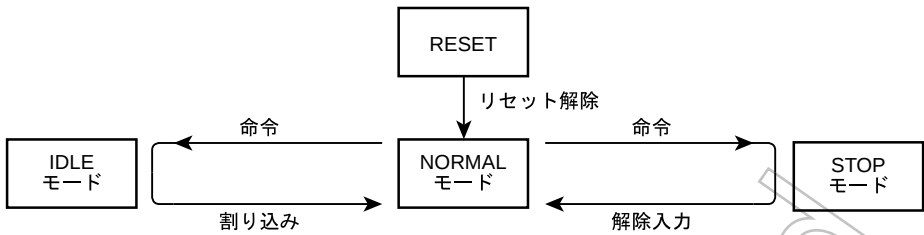


図 2-6 動作モード状態遷移図

システム制御レジスタ 1

SYSCR1
(0038H)

7	6	5	4	3	2	1	0
STOP	RELM	RETM	OUTEN	WUT			

(初期値: 0000 0**)

STOP	STOP モードの起動	0: CPU コア, 周辺ハードウェア 動作 1: CPU コア, 周辺ハードウェア 停止(STOP モード起動)		R/W
RELM	STOP モードの解除方法の選択	0: STOP 端子入力の立ち上がりエッジで解除 1: STOP 端子入力の “H” レベルで解除		
RETM	STOP モード解除後の動作モードの選択	0: NORMAL モードへ戻る 1: ノーオペレーション		
OUTEN	STOP モード時のポート出力状態の選択	0: ハイインピーダンス 1: 出力保持		
WUT	STOP モード解除時の ウォーミングアップ時間 単位: [s]		NORMAL モードへ戻る場合	
			DV1CK = 0	
		00	$3 \times 2^{16}/\text{fc}$	$3 \times 2^{17}/\text{fc}$
		01	$2^{16}/\text{fc}$	$2^{17}/\text{fc}$
		10	$2^{14}/\text{fc}$	$2^{15}/\text{fc}$
		11	Reserved	Reserved

- 注 1) SYSCR1<RETM>は、NORMAL モードから STOP モードに移す場合は必ず “0” にしてください。
- 注 2) STOP モードを $\overline{\text{RESET}}$ 端子入力で解除した場合は、SYSCR1<RETM>の値にかかわらず NORMAL モードに戻ります。
- 注 3) fc: 高周波クロック [Hz]、*: Don't care
- 注 4) SYSCR1 のビット 1, 0 は、リードすると不定値が読み出されます。
- 注 5) STOP 起動時、SYSCR1<OUTEN>には “1” を必ず書き込んでください。
- 注 6) STOP モード解除時、SYSCR1<STOP>は自動的に “0” にクリアされます。
- 注 7) ウォーミングアップ時間は、使用する発振子の特性に合わせて選択してください。

システム制御レジスタ 2

SYSCR2 (0039H)	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 1000 ****)
	XEN	0	SYSCK	IDLE					
XEN	高周波発振器の制御		0: 発振停止 1: 発振継続 または 発振開始						R/W
SYSCK	システムクロックの選択(write) / モニタ(read)		0: 高周波クロック(NORMAL/IDLE) 1: ノーオペレーション						R/W
IDLE	IDLE モードの起動		0: CPU, WDT 動作 1: CPU, WDT 停止(IDLE モード 起動)						R/W

RETM	STOP モード解除後の動作モード	XEN	SYSCK
0	NORMAL モード	1	0
1	ノーオペレーション	0	1

- 注 1) SYSCR2<XEN>および SYSCR2<SYSCK>は STOP モード解除時、SYSCR1<RETM>に従い、自動的に書き替わります。
- 注 2) SYSCR2<XEN>を “0” にクリアした場合、リセットがかかります。
- 注 3) WDT: ウォッチドッグタイマ、*: Don't care
- 注 4) SYSCR2 のビット 3～0 は、リードすると不定値が読み出されます。
- 注 5) SYSCR2 ビット 6 には必ず “0” を書き込んでください。
- 注 6) 動作モードを切り替える場合、外部割り込みを禁止してから行ってください。また、動作モードの切り替え後に割り込みを許可する場合は、あらかじめ不要な割り込みラッチをクリアしてください。

2.1.4.4 動作モードの制御

(1) STOP モード

STOP モードは、システム制御レジスタ 1 (SYSCR1) と $\overline{\text{STOP}}$ 端子入力によって制御されます。 $\overline{\text{STOP}}$ 端子は、P20 ポートならびに INT5 (外部割り込み入力 5) 端子と兼用です。STOP モードは、STOP (SYSCR1 のビット 7) を “1” にセットすることにより起動され、STOP モード中、次の状態を保持しています。

1. 発振を停止し、内部の動作をすべて停止します。
2. データメモリ、レジスタ、プログラムステータスワード、ポートの出力ラッチなどは STOP モードに入る直前の状態を保持します。
3. タイミングジェネレータのプリスケールおよびデバイダを “0” にクリアします。
4. プログラムカウンタは、STOP モードを起動する命令 (例えば、[SET (SYSCR1). 7]) の 2 つ先の命令のアドレスを保持します。

STOP モードには、レベル解除モードとエッジ解除モードがあり、システム制御レジスタ 1 の SYSCR1<RELM>で選択します。

- 注) STOP 期間中 (STOP モード起動からウォーミングアップ終了までの期間)、外部割り込み端子の信号変化により割り込みラッチが “1” にセットされ、STOP モード解除後直ちに割り込みを受け付ける場合があります。従って、STOP モードの起動は、割り込みを禁止してから行ってください。また STOP モード解除後に割り込みを許可する場合、あらかじめ不要な割り込みラッチをクリアしてください。

a) レベル解除モード (RELM = “1” のとき)

$\overline{\text{STOP}}$ 端子への “H” レベル入力により STOP 動作を解除するモードです。

$\overline{\text{STOP}}$ 端子入力が “H” レベルで STOP 動作の起動を指示する命令を実行しても、STOP 動作に入らず、直ちに解除シーケンス (ウォーミングアップ) に移ります。従って、レベル解除モードで STOP 動作で起動する場合、 $\overline{\text{STOP}}$ 端子入力が “L” レベルになっていることをプログラム上で認識する必要があります。この認識を行うには、次の方法があります。

1. ポートの状態をテストする方法
2. INT5 割り込みによる方法 (INT5 端子入力の立ち下がりエッジで割り込みを発生します)

(プログラム例 1) P20 ポートをテストして NORMAL モードから STOP モードを起動

```
LD      (SYSCR1), 01010000B ; レベル解除モードにセットアップ
SSTOPH: TEST  (P2DR). 0      ; STOP 端子入力が "L" レベルになるまでウェイト
JRS     F, SSTOPH
DI      ; IMF ← 0
SET     (SYSCR1). 7          ; STOP モードを起動
```

(プログラム例 2) INT5 割り込みにより、NORMAL モードから STOP モードを起動

```
PINT5:  TEST  (P2DR). 0      ; ノイズ 除去のため P20 ポート入力が "H" レベル
                                   ; なら STOP モードを起動しない。
JRS     F, SINT5              ; ノイズ 除去のため P20 ポート入力が "H" レベル
                                   ; なら STOP モードを起動しない。
LD      (SYSCR1), 01010000B ; レベル解除モードにセットアップ
DI      ; IMF ← 0
SET     (SYSCR1). 7          ; STOP モードを起動
SINT5:  RETI
```

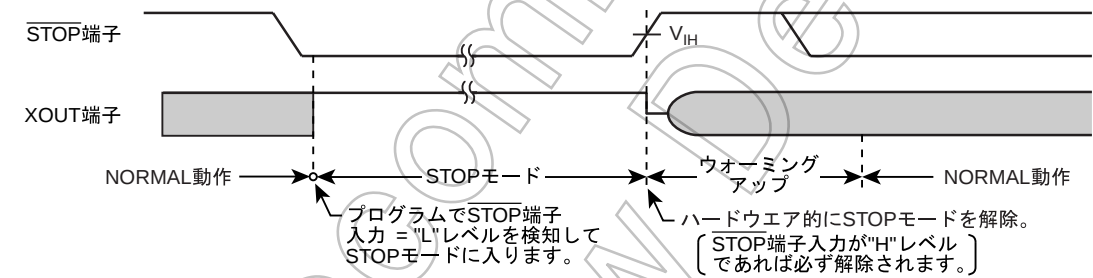


図 2-7 レベル解除モード

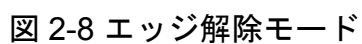
- 注 1) ウォーニングアップ開始後、再び STOP 端子入力が “L” レベルになっても STOP モードには戻りません。
- 注 2) エッジ解除モードにセットアップ後にレベル解除モードに戻した場合は、STOP 端子入力の立ち上がりエッジが検出されるまではモードは切り替わりません。

a. エッジ解除モード(RELM = “0” のとき)

STOP 端子入力の立ち上がりエッジで STOP 動作を解除するモードです。比較的短時間のプログラム処理を一定周期で繰り返す応用などに使用し、この一定周期の信号(例えば、低消費電力の発振源からのクロック)を STOP 端子に入力します。エッジ解除モードの場合、STOP 端子入力が “H” レベルにあっても STOP 動作に入ります。

(プログラム例) NORMAL モードから STOP モードを起動

```
DI      ; IMF ← 0
LD      (SYSCR1), 10010000B ; エッジ解除モードに設定して起動
```



STOP モードの解除は、次のシーケンスで行われます。

- 1. 高周波発振器が発振します。
- 2. 発振が安定するのに必要な時間の確保のため、ウォーミングアップを行います。ウォーミングアップ中、内部動作は停止したままです。ウォーミングアップ時間は、発振器の特性に合わせて SYSCR1<WUT>で 3 種類選択できます。
- 3. ウォーミングアップ時間経過後、STOP モードを起動する命令の次の命令から通常の動作が再開されます。このとき、タイミングジェネレータのプリスケアラおよびデバイダは“0”にクリアされた状態から始まります。

表 2-2 ウォーミングアップ時間(例: fc = 20 MHz)

WUT	ウォーミングアップ時間[ms]	
	NORMAL モードに戻る場合	
	DV1CK = 0	DV1CK = 1
00	9.831	19.662
01	3.277	6.554
10	0.819	1.638
11	Reserved	Reserved

注) ウォーミングアップ時間は、基本クロックをデバイダにて分周して得ていますので、STOP モードの解除時に発振周波数にゆらぎがある場合は、ウォーミングアップ時間は誤差を含むことになります。従って、ウォーミングアップ時間は、概略値としてとらえる必要があります。

なお、STOP モードは、RESET 端子を“L”レベルにすることによっても解除され、直ちに通常のリセット動作を行います。リセット解除後 NORMAL モードから始まります。

注) 低い保持電圧で STOP モードの解除を行う場合には、次の注意が必要です。
STOP モードの解除に先立ち、電源電圧を動作電圧に上げる必要があります。その際、RESET 端子も“H”レベルにあり、電源電圧とともに上昇します。この場合、外部に時定数回路などが付加されているときには、RESET 端子入力の電圧上昇は電源電圧の上昇よりも立ち上がりが遅くなります。このとき、RESET 端子の入力電圧レベルが、RESET 端子入力(ヒステリシス入力)の非反転高レベル入力電圧を切るとリセット動作を行う恐れがあります。

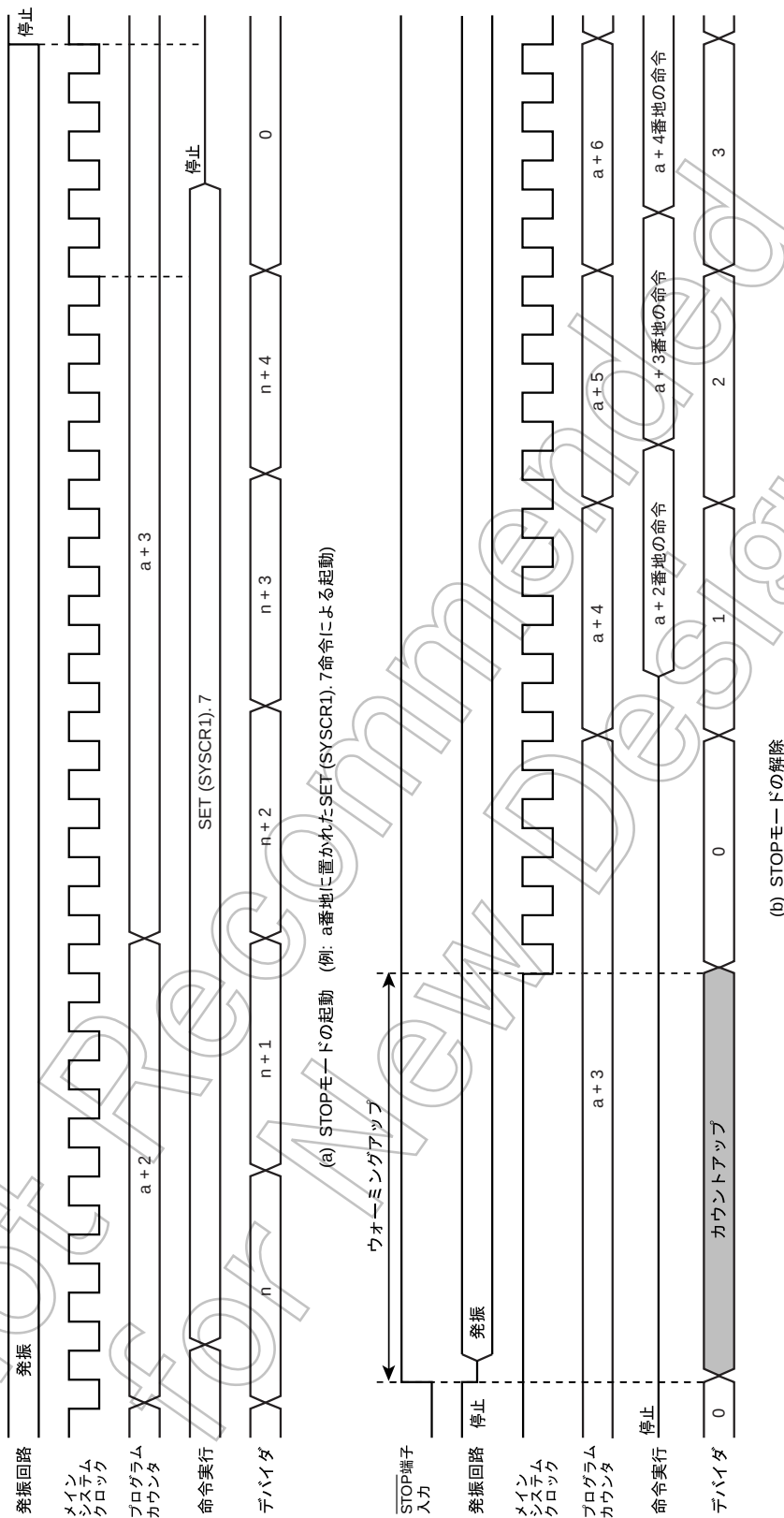


図 2-9 STOP モードの起動/解除(DV1CK = 0 の場合)

(2) IDLE モード

IDLE モードは、システム制御レジスタ 2 (SYSCR2)とマスカブル割り込みによって制御されます。IDLE モード中、次の状態を保持しています。

1. CPU およびウォッチドッグタイマは動作を停止します。
周辺ハードウェアは動作を継続します。
2. データメモリ、レジスタ、プログラムステータスワード、ポートの出力ラッチなどは、IDLE モードに入る直前の状態を保持します。
3. プログラムカウンタは、IDLE モードを起動する
命令の2つ先の命令のアドレスを保持します。

(プログラム例) IDLE モードの起動

SET (SYSCR2). 4

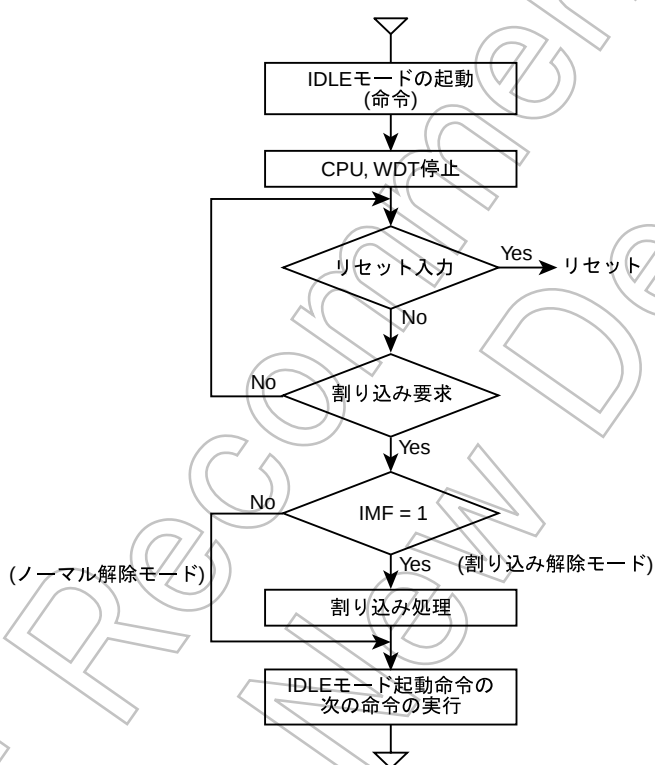


図 2-10 IDLE モード

IDLE モードには、ノーマル解除モードと割り込み解除モードがあり、割り込みマスタ許可フラグ(IMF)で選択します。

a. ノーマル解除モード(IMF = “0” のとき)

割り込み個別許可フラグ(EF)で許可された割り込み要因により、IDLE モードが解除され、IDLE モードを起動した命令の次の命令から実行を再開します。通常、解除に使用した割り込み要因の割り込みラッチ(IL)はロード命令で“0”にクリアする必要があります。

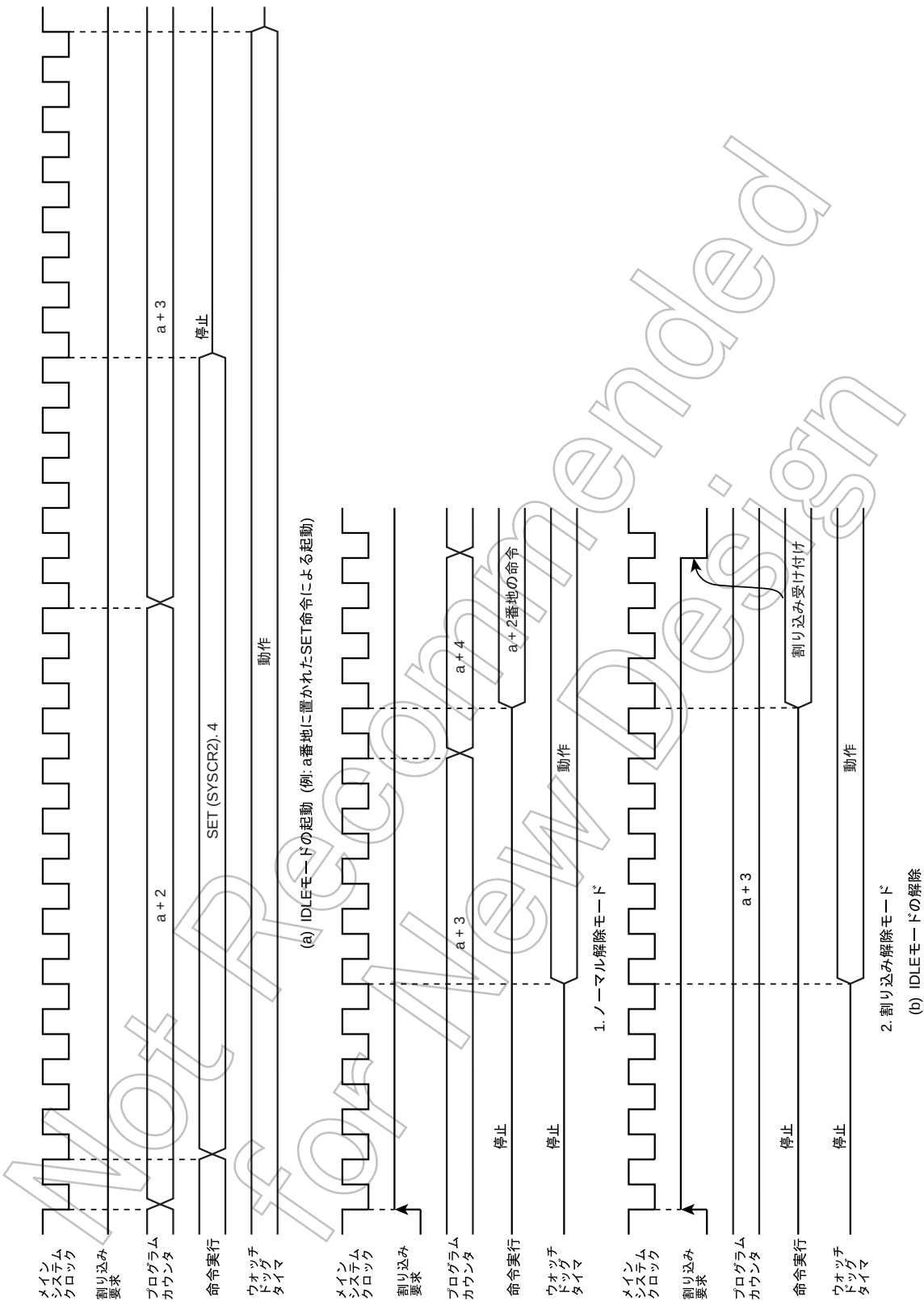
b. 割り込み解除モード(IMF = “1” のとき)

割り込み個別許可フラグ(EF)で許可された割り込み要因により IDLE モードが解除され、割り込み処理に入ります。割り込み処理後、IDLE モードを起動した命令の次の命令に戻ります。

なお、IDLE モードは、 $\overline{\text{RESET}}$ 端子を“L”レベルにすることによっても解除され、直ちに通常のリセット動作を行います。リセット解除後 NORMAL モードから始まります。

注) IDLE モード起動直前にウォッチドッグタイマ割り込みが発生した場合、IDLE モードは起動されずウォッチドッグタイマ割り込み処理が行われます。

Not Recommended
for New Design



2.1.5 リセット回路

TMP88FH41UG には外部リセット入力、アドレストラップリセット、ウォッチドッグタイマリセット、電圧検出リセット、パワーオンリセット、トリミングデータリセットの7種類のリセット発生手段があります。

表 2-3 にリセット動作による内蔵ハードウェアの初期化を示します。

電源投入時、内部要因リセット出力回路(ウォッチドッグタイマリセット、アドレストラップリセットおよびシステムクロックリセット)は初期化されません。

パワーオンリセット信号とトリミングデータリセット信号は、パワーオンウォーミングアップ回路に入力され、リセット状態となりパワーオンウォーミングアップ時間 (tPOWUP) 経過後、リセットを解除します。『パワーオンリセット回路の章』を参照してください。

表 2-3 リセット動作による内蔵ハードウェアの初期化

内蔵ハードウェア	初期値	内蔵ハードウェア	初期値
プログラムカウンタ(PC)	(FFFFEH ~ FFFFCH)	タイミング ジェネレータのプリ スケーラおよびデバイダ	0
スタックポインタ(SP)	初期化されません		
汎用レジスタ(W, A, B, C, D, E, H, L)	初期化されません		
レジスタバンクセクタ(RBS)	0	ウォッチドッグ タイマ	イネーブル
ジャンプ ステータスフラグ(JF)	1		
ゼロフラグ(ZF)	初期化されません	入出力ポートの出力ラッチ	各入出力ポートの 説明箇所を参照
キャリーフラグ(CF)	初期化されません		
ハーフキャリーフラグ(HF)	初期化されません		
サインフラグ(SF)	初期化されません		
オーバフローフラグ(VF)	初期化されません		
割り込みマスタ許可フラグ(IMF)	0		
割り込み個別許可フラグ(EF)	0	制御レジスタ	各制御レジスタの 説明箇所を参照
割り込みラッチ(IL)	0		
割り込みネスティングフラグ(INF)	0	RAM	初期化されません

2.1.5.1 外部リセット入力

$\overline{\text{RESET}}$ 端子はプルアップ抵抗付きのヒステリシス入力となっており、電源電圧が動作電圧範囲内にあり、発振が安定している条件のもとで最小3マシンスイクル($12/f_c$ [s])以上の間 $\overline{\text{RESET}}$ 端子を“L”レベルに保つと、リセットがかかり内部状態が初期化されます。

$\overline{\text{RESET}}$ 端子入力が“H”レベルに立ち上がるとリセット動作は解除され、FFFFCH ~ FFFFEH 番地に格納されたベクタアドレスからプログラムの実行を開始します。

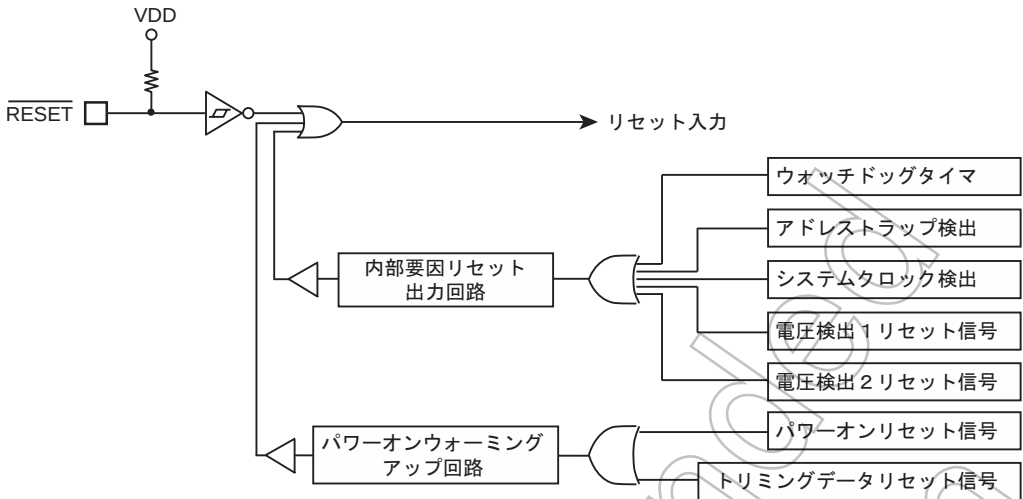


図 2-12 リセット回路

2.1.5.2 アドレストラップ リセット

CPU がノイズなどの原因により暴走して内蔵 RAM、SFR または DBR 領域から命令をフェッチしようとするとき内部リセットが発生します。

アドレストラップ制御レジスタ(ATAS, ATKEY)によりアドレストラップ許可/禁止を設定できます。アドレストラップは初期状態では許可され、内蔵 RAM、SFR または DBR 領域からフェッチしようとするとき内部リセットが発生します。アドレストラップを禁止すると内蔵 RAM 領域の命令を実行可能です。

アドレストラップ制御レジスタ

ATAS	7	6	5	4	3	2	1	0
(1F94H)	-	-	-	-	-	-	-	ATAS

(初期値: **** *0)

ATAS	アドレストラップの許可/禁止の選択	0: アドレストラップ許可 1: アドレストラップ禁止(ATKEY に制御コードを書き込むと有効)	Write only
------	-------------------	--	------------

アドレストラップ制御コードレジスタ

ATKEY	7	6	5	4	3	2	1	0
(1F95H)								

(初期値: **** *)

ATKEY	アドレストラップ禁止の制御コード書き込み	D2H: アドレストラップ禁止コード その他: 無効	Write only
-------	----------------------	-------------------------------	------------

- 注) ATAS、ATKEY は書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。
- 注 1) 開発ツールではアドレストラップ制御レジスタによる内蔵 RAM、SFR または DBR 領域のアドレストラップ禁止を設定できません。ユーザープログラム内でのアドレストラップの許可/禁止設定の変更は開発ツール使用時は無効となります。開発ツールで RAM 領域から命令実行するには開発ツールの設定が必要です。
- 注 2) アドレストラップ領域の 1 つ前のアドレスにある SWI 命令を実行した場合、SWI 割り込み受け付け終了後、直ちにアドレストラップ割り込み受け付け処理を行います。

開発ツールでの設定方法

- ・ アドレストラップ禁止にする場合
 1. Memory Map ウィンドウで `iram` (マッピング属性)の領域を `00040H~000BFH` に変更します。
 2. 新規追加で `eram` (マッピング属性)として `000C0H~` アドレストラップ禁止領域まで設定します。
 3. ユーザープログラムをローディングします。
 4. ユーザープログラムでアドレストラップ禁止コードを実行します。

2.1.5.3 ウォッチドッグタイマ リセット

『ウォッチドッグタイマ』の章をご参照ください。

2.1.5.4 システムクロック リセット

`SYSCR2<XEN>`を“0”にクリアした場合、および`SYSCR2<SYSCK>=0`で`SYSCR2<XEN>`を“0”にクリアした場合、システムクロックが停止し、CPUがデッドロック状態に陥ります。これを防ぐため、`SYSCR2<XEN>=0, SYSCR2<XEN>=SYSCR2<SYSCK>=0`、または`SYSCR2<SYSCK>=1`を検出すると自動的にリセット信号を発生し発振を継続させます。

2.1.5.5 電圧検出リセット

電圧検出リセットは、電源電圧が検出電圧以下になると発生する内部要因リセットです。

詳細は、『電圧検出回路』の章を参照して下さい。

2.1.5.6 パワーオンリセット

パワーオンリセットは電源電圧 (VDD) の立ち上がりを検出すると発生する内部要因リセットです。

詳細は、『パワーオンリセット』の章を参照して下さい。

2.1.5.7 トリミングデータリセット

トリミングデータは、パワーオンリセット信号と電圧検出信号の基準電圧を作るラダー抵抗の調整用に用意されたデータビットです。

このビットは、パワーオンウォーミングアップ時間(`tPOWUP`)中にFLASHメモリ (プログラムメモリ外に用意されたビット) よりリードされラッチされます。このデータが動作中にノイズなどの要因で反転すると発生する内部要因リセットです。

Not Recommended
for New Design

第3章 割り込み制御回路

TMP88FH41UG には、リセットを除き合計 26 種類の割り込み要因があり、優先順位付きの多重割り込みが可能です。内部要因のうち 2 種は擬似ノンマスカブル割り込みで、そのほかはすべてマスカブル割り込みです。

割り込み要因には、それぞれ割り込み要求を保持する割り込みラッチ (IL) が用意され、また、独立したベクタになっています。割り込みラッチは、割り込み要求の発生により “1” にセットされ、CPU に割り込みの受け付けを要求します。割り込みの受け付けは、割り込みマスタ許可フラグ (IMF) と各割り込み要因の個別許可フラグ (EF) によって、プログラムで選択し許可/禁止できます。なお、複数の割り込みが同時に発生した場合は、ハードウェアで定められた優先順位の高いものから受け付けられます。ただし、ノンマスカブル割り込みに優先順位はありません。

割り込み要因		許可条件	割り込みラッチ	ベクタアドレス	優先順位
内部/外部	(リセット)	ノンマスカブル	-	FFFFC	高い 0
内部	INTSW (ソフトウェア割り込み)	擬似ノンマスカブル	-	FFFF8	1
内部	INTWDT (ウォッチドッグタイマ割り込み)	擬似ノンマスカブル	IL2	FFFF4	2
外部	INT0(外部割り込み 0)	IMF・EF3 = 1, INT0EN = 1	IL3	FFFF0	3
-	reserved	IMF・EF4 = 1	IL4	FFFE C	4
外部	INT1(外部割り込み 1)	IMF・EF5 = 1	IL5	FFFE8	5
内部	INTTBT(TBT)	IMF・EF6 = 1	IL6	FFFE4	6
-	reserved	IMF・EF7 = 1	IL7	FFFE0	7
内部	INTEMG1(ch1 異常検出)	IMF・EF8 = 1	IL8	FFFD C	8
-	reserved	IMF・EF9 = 1	IL9	FFFD8	9
内部	INTCLM1(ch1 過負荷保護)	IMF・EF10 = 1	IL10	FFFD4	10
-	reserved	IMF・EF11 = 1	IL11	FFFD0	11
内部	INTTMR31(ch1 タイマ 3)	IMF・EF12 = 1	IL12	FFFC C	12
-	reserved	IMF・EF13 = 1	IL13	FFFC8	13
-	reserved	IMF・EF14 = 1	IL14	FFFC4	14
外部	INT5(外部割り込み 5)	IMF・EF15 = 1	IL15	FFFC0	15
内部	INTPDC1(ch1 位置検出)	IMF・EF16 = 1	IL16	FFFB C	16
-	reserved	IMF・EF17 = 1	IL17	FFFB8	17
内部	INTPWM1(ch1 波形発生器)	IMF・EF18 = 1	IL18	FFFB4	18
-	reserved	IMF・EF19 = 1	IL19	FFFB0	19
内部	INTEDT1(ch1 電気角タイマ)	IMF・EF20 = 1	IL20	FFFA C	20
-	reserved	IMF・EF21 = 1	IL21	FFFA8	21
内部	INTTMR11(ch1 タイマ 1)	IMF・EF22 = 1	IL22	FFFA4	22
-	reserved	IMF・EF23 = 1	IL23	FFFA0	23
内部	INTTMR21(ch1 タイマ 2)	IMF・EF24 = 1	IL24	FFF9 C	24
-	reserved	IMF・EF25 = 1	IL25	FFF98	25
内部	INTTC1(TC1)	IMF・EF26 = 1	IL26	FFF94	26
内部	INTCTC1(CTC)	IMF・EF27 = 1	IL27	FFF90	27
-	reserved	IMF・EF28 = 1	IL28	FFF8 C	28
外部	INT2(外部割り込み 2)	IMF・EF29 = 1	IL29	FFF88	29
外部	INT3(外部割り込み 3)	IMF・EF30 = 1	IL30	FFF84	30
外部	INT4(外部割り込み 4)	IMF・EF31 = 1	IL31	FFF80	31
内部	INTRXD(UART 受信)	IMF・EF32 = 1	IL32	FFF3 C	32
内部	INTTXD(UART 送信)	IMF・EF33 = 1	IL33	FFF38	33
内部	INTSIO(SIO 割り込み)	IMF・EF34 = 1	IL34	FFF34	34
内部	INTTC3(TC3)	IMF・EF35 = 1	IL35	FFF30	35
内部	INTTC4(TC4)	IMF・EF36 = 1	IL36	FFF2 C	36

割り込み要因		許可条件	割り込みラッチ	ベクタアドレス	優先順位
-	reserved	IMF・EF37 = 1	IL37	FFF28	37
内部	INTADC(A/D)	IMF・EF38 = 1	IL38	FFF24	38
内部	INTVLTD	IMF・EF39 = 1	IL39	FFF20	低い 39

注) ウォッチドッグタイマ割り込み(INTWDT)を使用するには WDTCR1<WDTOUT>を"0"に設定してください(リセット解除後は"リセット要求"に設定されています)。詳しくは「ウォッチドッグタイマ」の章を参照してください。

3.1 割り込みラッチ (IL39 ~ IL2)

割り込みラッチは、ソフトウェア割り込みと未定義命令実行割り込みを除いて各要因ごとに設けられており、割り込み要求の発生により“1”にセットされます。割り込み受け付けが許可されていると、CPUに割り込みの受け付けを要求します。割り込みが受け付けられた直後に割り込みラッチは“0”にクリアされます。リセット時、割り込みラッチはすべて“0”に初期化されます。

割り込みラッチは、SFR 内の 003CH, 003DH, 002BH, 002EH, 002FH 番地に割り付けられており、IL2を除いて命令によって個別にクリアすることができます。ビット操作命令や演算命令などのリードモディファイライト命令は、命令実行中に発生した割り込み要求がクリアされることがあるので使用しないでください。

また、割り込みラッチの内容を読み出すことができますので、割り込み要求のソフトウェアによるテストも可能です。ただし、割り込みラッチを命令で直接セットすることはできません。

注) メインプログラム中で、割り込み個別許可フラグ(EF)や割り込みラッチ(IL)を操作する場合は、事前にマスタ許可フラグ(IMF)を"0"にクリアにしてください(DI 命令による割り込みの禁止)。EF や IL を操作した後は、必要に応じて IMF を"1"にセットしてください(EI 命令による割り込みの許可)。
割り込みサービスプログラムでは、IMF は自動的に"0"になりますので、通常割り込みサービスプログラムの中で IMF を"0"にクリアする必要はありません。ただし、割り込みサービスプログラムの中で多重割り込みを使用する場合は、IMF を"1"にセットする前に EF および IL を設定してください。

(プログラム例 1) 割り込みラッチのクリア

DI		; 割り込み禁止 (IMF←0)
LD	(ILL), 00000000B	; IL7~IL2←0
LD	(ILH), 00000000B	; IL8~IL15←0
LD	(ILE), 00000000B	; IL16~IL23←0
LD	(ILD), 00000000B	; IL24~IL31←0
LD	(ILC), 00000000B	; IL32~IL39←0
EI		; 割り込み許可 (IMF←1)

(プログラム例 2) 割り込みラッチの読み出し

LD	WA, (ILL)	; W← (ILH) , A← (ILL)
LD	BC, (ILE)	; B← (ILD) , C← (ILE)
LD	D, (ILC)	; D← (ILC)

(プログラム例 3) 割り込みラッチのテスト

TEST	(ILL), 7	; IL7= 1 ならジャンプ
JR	F, SSET	

3.2 割り込み許可レジスタ (EIR)

擬似ノンマスクابل割り込み (ソフトウェア割り込み、未定義命令割り込み、アドレストラップ割り込みとウォッチドッグタイマ割り込み) を除く割り込み要因に対して受け付けの許可/禁止を行うレジスタです。擬似ノンマスクابل割り込みは、割り込み許可レジスタの内容にかかわらず受け付けられます。

割り込み許可レジスタは、割り込みマスタ許可フラグ(IMF) と割り込み個別許可フラグ (EF) で構成されています。割り込み許可レジスタは、SFR 内の 003AH, 003BH, 002CH, 002DH, 002AH 番地に割り付けられており、命令でリード/ライト (ビット操作命令などの リードモディファイライトも含む) できます。

3.2.1 割り込みマスタ許可フラグ (IMF)

マスクابل割り込み全体に対して受け付けの許可/禁止の制御を行うフラグです。“0”にクリアされていると、すべてのマスクابل割り込みの受け付けは禁止状態であり、“1”にセットされていると、割り込み個別許可フラグで指定された割り込み受け付けが許可状態です。

割り込みが受け付けられると割り込みマスタ許可フラグはスタックに一時退避された後“0”にクリアされ、そのあとのマスクابل割り込みの受け付けを一時的に禁止します。割り込みサービスプログラムを実行後、マスクابل割り込みリターン命令 [RETI] により “1”にセットされ、再び受け付け許可状態となります。すなわち、すでに割り込み要求が来ている場合、[RETI] 命令の実行直後から割り込み処理に入ります。

擬似ノンマスクابل割り込みの場合は、ノンマスクابل割り込みリターン命令 [RETN] により、リターンします。この場合、割り込み受け付けの許可状態(IMF=1)で擬似ノンマスクابل割り込み処理に入ったときのみ、割り込みマスタ許可フラグは “1”にセットされます。ただし、割り込みサービスプログラム中で、割り込みマスタ許可フラグを “0”にクリアした場合は “0”のままです。

割り込みマスタ許可フラグは、EIRL (SFR 内の 003AH 番地) のビット 0 に割り付けられており、命令でリード/ライトできます。通常、割り込みマスタ許可フラグのセット/クリアは、[EI]/[DI]命令で行います。なお、リセット時、割り込みマスタ許可フラグは“0”に初期化されます。

3.2.2 割り込み個別許可フラグ (EF39 ~ EF3)

各マスクابل割り込み要因に対し、個々に割り込み受け付けの許可/禁止の指定を行うフラグです。割り込み個別許可フラグの該当ビットが“1”なら割り込み受け付けを許可し、“0”なら禁止します。

なお、リセット時、割り込み個別許可フラグは“0”に初期化されます。個別許可フラグが“1”にセットされるまでマスクابل割り込みは受け付けられません。

注) メインプログラム中で、割り込み個別許可フラグ(EF)や割り込みラッチ(IL)を操作する場合は、事前にマスタ許可フラグ(IMF)を“0”にクリアしてから行ってください(DI 命令による割り込みの禁止)。EF や IL を操作した後は、必要に応じて IMF を “1”にセットしてください(EI 命令による割り込みの許可)。

割り込みサービスプログラムでは、IMF は自動的に“0”になりますので、通常割り込みサービスプログラムの中で IMF を “0”にクリアする必要はありません。ただし、割り込みサービスプログラムの中で多重割り込みを使用する場合は、IMF を “1”にセットする前に EF および IL を設定してください。

(プログラム例) 割り込みの個別許可と IMF のセット

DI		; IMF ← 0
SET	(EIRL), .5	; EF5 ← 1
CLR	(EIRL), .6	; EF6 ← 0
CLR	(EIRH), .4	; EF12 ← 0
CLR	(EIRD), .0	; EF24 ← 0
EI		; IMF ← 1

割り込みラッチ

ILH,ILL

(003DH, 003CH)

1514131211109876543210

IL15

-

-

IL12

-

IL10

-

IL8

-

IL6

IL5

-

IL3

IL2

INF

ILH (003DH)

ILL (003CH)

(初期値: 000*00*0 *0*0*0*0)

ILD,ILE

(002FH,002EH)

1514131211109876543210

IL31

IL30

IL29

-

IL27

IL26

-

IL24

-

IL22

-

IL20

-

IL18

-

IL16

ILD (002FH)

ILE (002EH)

(初期値: 00*00000)

ILC

(002BH)

76543210

IL39

IL38

-

IL36

IL35

IL34

IL33

IL32

ILC (002BH)

IL39~IL2	割り込みラッチ	RD 時		WR 時		R/W
		0:	割り込み要求なし	割り込み要求のクリア(注 1)		
INF	割り込みネスティング フラグ	1:	割り込み要求あり	セットは不可		R/W
		00:	非割り込みサービス中	reserved		
		01:	1レベルの割り込みサービス中	ネスティングカウンタをクリア		
		10:	2レベル以上の割り込みサービス中	ネスティングカウンタを1つカウント ダウンする。(注 2)		
		11:	3レベル以上の割り込みサービス中	reserved		

- 注 1) IL2 のみクリアはできません。
- 注 2) カウンタのアンダフローは認識できません。
- 注 3) ネスティングカウンタは、初期状態で"0"にクリアされ、割り込みの受け付けによりカウントアップし、割り込みリターンの実行によりカウントダウンします。
- 注 4) メインプログラム中で、割り込み個別許可フラグ(EF)や割り込みラッチ(IL)を操作する場合は、事前にマスタ許可フラグ(IMF)を"0"にクリアしてから行ってください(DI 命令による割り込みの禁止)。EF や IL を操作した後は、必要に応じて IMF を"1"にセットしてください(EI 命令による割り込みの許可)。
- 割り込みサービスプログラムでは、IMF は自動的に"0"になりますので、通常割り込みサービスプログラムの中で IMF を"0"にクリアする必要はありません。ただし、割り込みサービスプログラムの中で多重割り込みを使用する場合は、IMF を"1"にセットする前に EF および IL を設定してください。
- 注 5) IL はビット操作などのリードモディファイライト命令でクリアしないでください。

割り込み許可レジスタ

(初期値: 0**0*0*0 *00*0**0)

EIRH,EIRL (003BH, 003AH)	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	EF15	-	-	EF12	-	EF10	-	EF8	-	EF6	EF5	-	EF3			IMF
	EIRH (003BH)								EIRL (003AH)							

(初期値: 000*00*0 *0*0*0*0)

EIRD,EIRE (002DH, 002CH)	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	EF31	EF30	EF29	-	EF27	EF26	-	EF24	-	EF22	-	EF20	-	EF18	-	EF16
	EIRD (002DH)								EIRE (002CH)							

(初期値: 00*00000)

EIRC (002AH)	7	6	5	4	3	2	1	0
	EF39	EF38	-	EF36	EF35	EF34	EF33	EF32
	EIRC (002AH)							

EF39~EF3	割り込み個別許可フラグ (ビットごとに指定)	0: マスカブル割り込み個々の受け付け禁止 1: マスカブル割り込み個々の受け付け許可	R/W
IMF	割り込みマスタ許可フラグ	0: マスカブル割り込み全体の受け付け禁止 1: マスカブル割り込み全体の受け付け許可	

注 1) ノンマスカブル割り込みサービスプログラム中で、割り込み許可フラグ (EF39~3) と同時に IMF を "1" にセットしないでください。

注 2) メインプログラム中で、割り込み個別許可フラグ(EF)や割り込みラッチ(IL)を操作する場合は、事前にマスタ許可フラグ(IMF)を"0"にクリアしてから行ってください(DI 命令による割り込みの禁止)。EF や IL を操作した後は、必要に応じて IMF を"1"にセットしてください(EI 命令による割り込みの許可)。

割り込みサービスプログラムでは、IMF は自動的に"0"になりますので、通常割り込みサービスプログラムの中で IMF を"0"にクリアする必要はありません。ただし、割り込みサービスプログラムの中で多重割り込みを使用する場合は、IMF を"1"にセットする前に EF および IL を設定してください。

3.3 割り込み処理

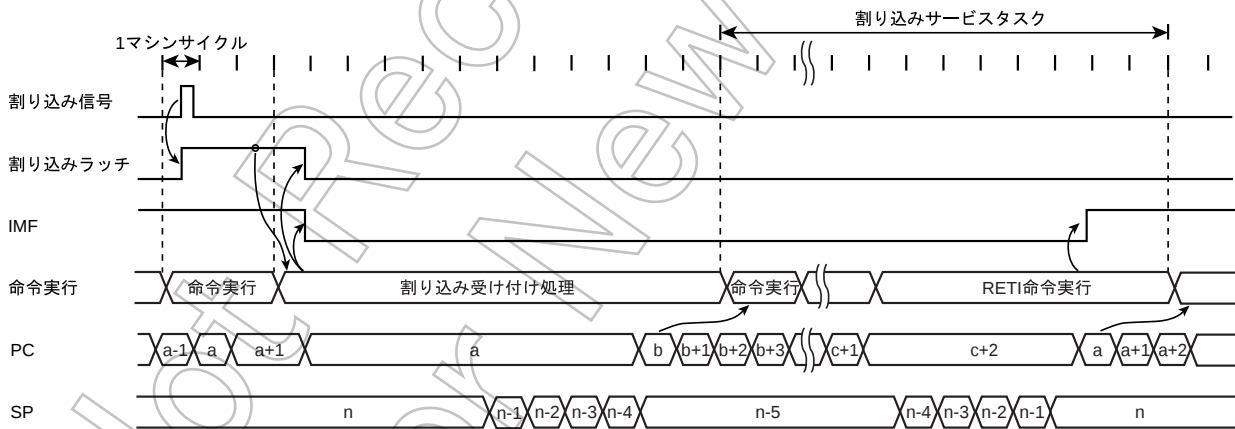
割り込み要求は、割り込みが受け付けられるか、リセット動作または命令によって、割り込みラッチが“0”にクリアされるまで保持されます。割り込み受け付け処理は、実行中の命令が終了したあと、12 マシンサイクル (2.4 μs @20.0 MHz) を要して実行されます。割り込みサービスタスクは、割り込みリターン命令 [RETI] (マスカブル割り込みの場合)/[RETN] (擬似ノンマスカブル割り込みの場合)を実行して終了します。

3.3.1 割り込み受け付け処理

割り込み受け付け処理は、次の動作を自動的に行います。

- 1. 割り込みマスタ許可フラグ(IMF) を“0”にクリアし、そのあとのマスカブル割り込みの受け付けを一時的に禁止します。
- 2. 受け付けた割り込み要因の割り込みラッチを“0”にクリアします。
- 3. プログラムカウンタ(PC) プログラム ステータス ワード(PSW) および割り込み受け付け前の IMF の内容をスタックに退避 します (PSWH, PSWL, PCE, PCH, PCL の順にプッシュダウン されます)。スタックポインタ (SP) は 5 回デクリメントされます。
- 4. 割り込み要因に応じたベクタテーブルアドレスから割り込みサービスプログラムのエン トリーアドレス (割り込みベクタ) を読み出し、プログラムカウンタにセットします。
- 5. ベクタテーブルから RBS 制御コードを読み出し、その下位 4 ビットをレジスタバンクセ レクタ(RBS)に加えます。
- 6. 割り込みネスティングカウンタをカウントアップさせます。
- 7. 割り込みサービスプログラムのエントリーアドレスに格納されている命令の実行に移りま す。

注) PSW の内容がスタックに退避される際、同時に IMF の状態も退避されます。



- 注 1) a: 戻り番地 b: エントリーアドレス c: RETI 命令が格納されているアドレス
- 注 2) 割り込みラッチがセットされてから割り込み受け付け処理が開始されるまでの時間は、割り込み許可状態のとき最大 62/fc [s] (15 サイクル命令実行時の第一マシンサイクルで割り込みラッチがセットされたときに当たります)となります。

図 3-1 割り込み受け付け処理/割り込みリターン命令タイミングチャート

例: INTTBT の受け付け処理におけるベクタテーブルアドレスと割り込みサービスプログラムのエン トリーアドレスの対応

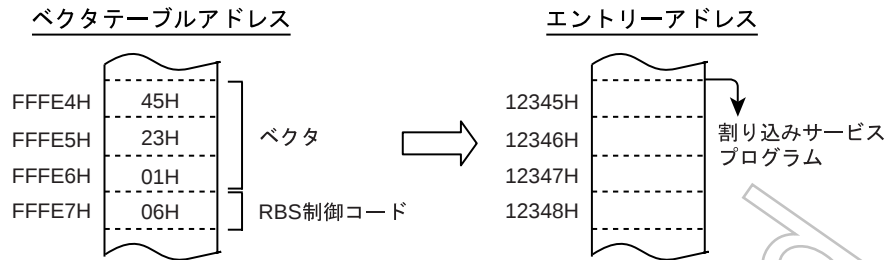


図 3-2 ベクタテーブルアドレスとエントリーアドレス

割り込みサービス中に、その割り込み要因よりレベルの高いマスカブル割り込みが発生しても、割り込みマスタ許可フラグが“1”にセットさせるまで受け付けられません。従って、多重割り込みを行う場合は、割り込みサービスプログラムの中で、割り込みマスタ許可フラグを“1”にセットします。その際、割り込み個別許可フラグにより、受け付けてよい割り込み要因を選択的に許可します。ただし、擬似ノンマスカブル割り込みのサービスタスク中に、EIRL(0003AH 番地)に対してリードモディファイ命令を実行しないでください。過重なネスティングを防ぐため、現在受け付けている割り込みの割り込み個別許可フラグは、割り込みマスタ許可フラグを“1”にセットする前にクリアしてください。また、ノンマスカブル割り込みは、割り込み要求の間隔より割り込み処理時間が短くなるようにしてください。

3.3.2 汎用レジスタ退避/復帰処理

割り込み受け付け処理で、プログラムカウンタとプログラムステータスワードは自動的にスタックに退避されますが、アキュムレータやその他のレジスタは自動的に退避されません。これらのレジスタ類の退避処理が必要な場合は、プログラムで行います。また、多重割り込みを行う場合、退避用のデータメモリ領域が重ならないようにする必要があります。

汎用レジスタの退避には、次の4つの方法があります。

3.3.2.1 自動レジスタバンク切り替えによる汎用レジスタの退避/復帰

使用していないレジスタバンクへ切り替えることで、高速に汎用レジスタを退避することができます。通常バンク0はメインタスク用にバンク1~15を各割り込みサービスタスクに割り当てます。データメモリの使用効率を上げるには、多重化されない割り込み要因に共通のバンクを割り当てます。

切り替えられたバンクは、割り込みリターン命令[RETI]/[RETN]の実行で自動的に復帰します。従って、RBSをプログラムで退避する必要はありません。

(プログラム例) レジスタバンク切り替え

PINTxx:	割り込み処理		; 割り込み処理先頭
	RETI		; 割り込み終了
	:		
VINTxx:	DP	PINTxx	; PINTxx ベクタアドレス設定
	DB	1	; PINTxx 時の RBS 設定 RBS←RBS+1

3.3.2.2 レジスタバンク切り替えによる汎用レジスタの退避/復帰

使用していないレジスタバンクへ切り替えることで、高速に汎用レジスタを退避することができます。通常バンク0はメインタスク用にバンク1~15の任意を割り込みサービスタスクに使用します。

(プログラム例) レジスタバンク切り替え

```
PINTxx: LD RBS, n ; 割り込み処理先頭 RBS←n
        割り込み処理
        RETI ; 割り込み終了 RBS 復帰と割り込みリターン
        :
VINTxx: DP PINTxx ; PINTxx ベクタアドレス設定
        DB 0 ; PINTxx 時の RBS 設定 RBS←RBS+0
```

3.3.2.3 プッシュ/ポップ命令による汎用レジスタの退避/復帰

特定のレジスタのみ退避する場合や同一の割り込み要因の多重化の場合には、プッシュ/ポップ命令により汎用レジスタの退避/復帰を行います。

(プログラム例) プッシュ/ポップによるレジスタの退避/復帰

```
PINTxx PUSH WA ; WA レジスタペアをスタックに退避
        割り込み処理
        POP WA ; WA レジスタペアをスタックから復帰
        RETI ;リターン
```

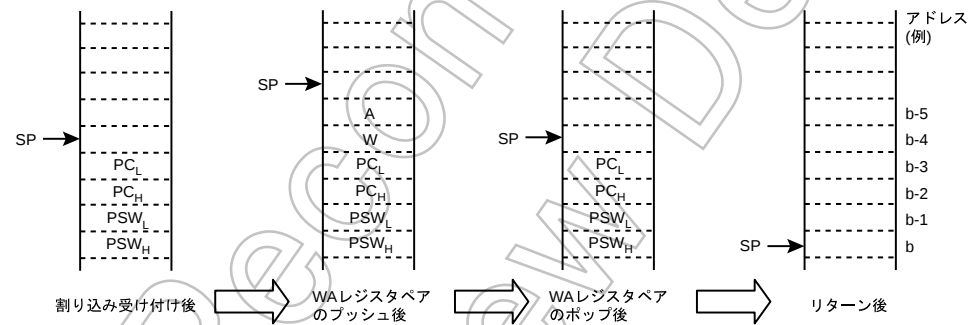


図 3-3 プッシュ/ポップ命令による汎用レジスタの退避/復帰処理

3.3.2.4 転送命令による汎用レジスタの退避/復帰

多重割り込みを行わない割り込み処理において、特定のレジスタのみ退避する場合は、データメモリとの転送命令により汎用レジスタの退避/復帰を行います。

(プログラム例) データメモリとの転送命令によるレジスタの退避/復帰

```
PINTxx: LD (GSAVA), A ; A レジスタの退避
        割り込み処理
        LD A, (GSAVA) ; A レジスタの復帰
        RETI ;リターン
```

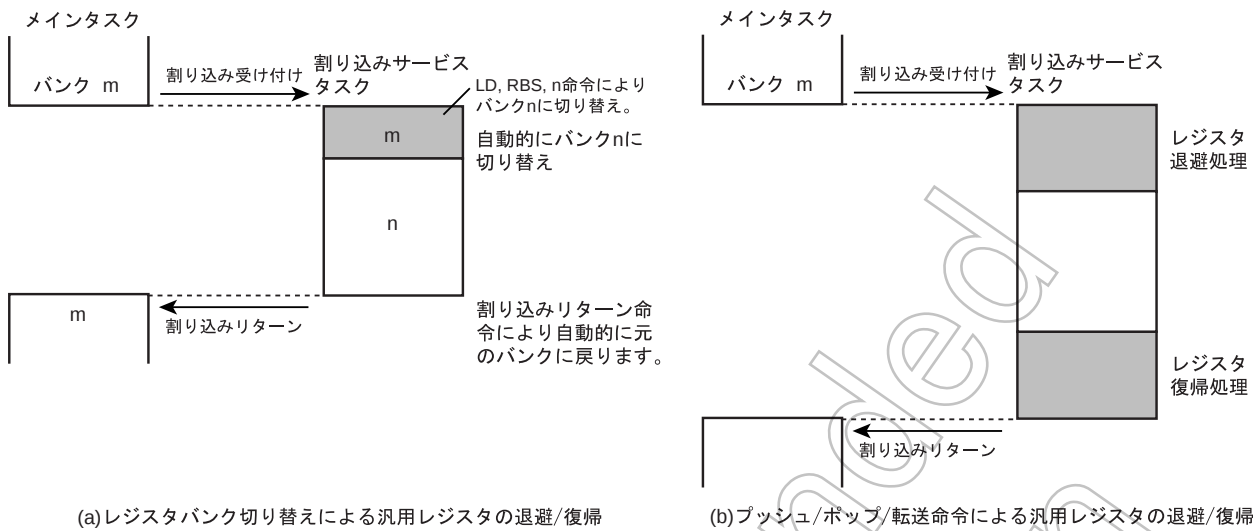


図 3-4 割り込み処理における汎用レジスタの退避/復帰処理

3.3.3 割り込みリターン

割り込みリターン命令は、次の動作を行います。

[RETI] マスカブル割り込みリターン	[RETN] ノンマスカブル割り込みリターン
① プログラムカウンタ、プログラムステータスワードおよび IMF の内容をスタックからそれぞれリストアします。	① プログラムカウンタ、プログラムステータスワードおよび IMF の内容をスタックからそれぞれリストアします。
② スタックポインタを 5 回インクリメントします。	② スタックポインタを 5 回インクリメントします。
③ 割り込みマスタ許可フラグを"1"にセットします。	③ 割り込み許可状態でノンマスカブル割り込みを受け付けた場合のみマスタ許可フラグを"1"にセットします。ただし、割り込みサービスプログラム中で、割り込みマスタ許可フラグを"0"にクリアした場合は、"0"のままです。
④ 割り込みネスティングカウンタがディクリメントされ、割り込みネスティングフラグが変化します。	④ 割り込みネスティングカウンタがディクリメントされ、割り込みネスティングフラグが変化します。

割り込み要求は、実行中の命令の最終サイクルでサンプリングされます。従って、割り込みリターン命令の実行直後から次の割り込み処理を行うことができます。

注) 割り込み処理時間が、割り込み要求の間隔よりも長いと、割り込みサービスタスクの実行のみ行われ、メインタスクの実行が行われなくなります。

3.4 ソフトウェア割り込み (INTSW)

SWI 命令を実行することにより、ソフトウェア割り込みが発生し、ただちに割り込み処理に入ります (最優先割り込み)。ただし、すでにノンマスカブル割り込み処理に入っているときは、SWI 命令を実行してもソフトウェア割り込みは発生せず、NOP 命令と同一の動作を行います。

SWI 命令は、次に示すアドレスエラー検出またはデバ깅以外には使用しないでください。

3.4.1 アドレスエラー検出

シングルチップモードのとき、CPU が何らかの原因 (ノイズなど) により、メモリの存在しないアドレスから命令フェッチを行った場合、FFH が読み込まれます。コード FFH は、SWI 命令ですのでソフトウェア割り込みが発生し、これによりアドレスエラーの検出ができます。また、プログラムメモリの不使用領域をすべて FFH で埋めておくことで、アドレスエラー検出範囲がよりいっそう広がります。なお、RAM, SFR, DBR 領域に対する命令フェッチのときは、アドレストラップリセット、もしくは設定によりアドレストラップ割り込みが発生します。

3.4.2 デバ깅

SWI 命令をソフトウェアブレークポイント設定アドレスに置くことによって、デバ깅効率を高めることができます。

3.5 外部割り込み

TMP88FH41UG には、6 本の外部割り込み入力があり、すべてデジタルノイズ除去回路付き (一定時間未満のパルス入力をノイズとして除去します) となっています。

また、INT1~INT4 端子はエッジ選択が可能です。なお、 $\overline{\text{INT0}}$ /P10 端子は、外部割り込み入力端子として使用するか出力ポートとして使用するかの選択ができます。リセット時は、入力ポートとなります。

エッジの選択、ノイズ除去の制御 および $\overline{\text{INT0}}$ /P10 端子の機能選択は、外部割り込み制御レジスタで行います。

要因	端子名	兼用端子	許可条件	エッジ(レベル)	デジタルノイズ除去回路
INT0	$\overline{\text{INT0}}$	P10	IM + EF3 + INT0EN=1	立ち下がりエッジ	2/fc [s] 未満のパルスはノイズとして除去されます。6/fc [s] 以上は確実に信号とみなされます。 (CGCR<DV1CK>="0"のとき)
INT1	INT1	P11	IMF + EF5 =1	立ち下がりエッジ または 立ち上がりエッジ	15/fc または 63/fc [s] 未満のパルスはノイズとして除去されます。48/fc または 192/fc [s] 以上は確実に信号とみなされます。 (CGCR<DV1CK>="0"のとき)
INT2	INT2	P12/TC1	IMF + EF29 =1		7/fc [s] 未満のパルスはノイズとして除去されます。24/fc [s] 以上は確実に信号とみなされます。 (CGCR<DV1CK>="0"のとき)
INT3	INT3	P21/TC3	IMF + EF30 =1		
INT4	INT4	P22/TC4	IMF + EF31 =1		
INT5	$\overline{\text{INT5}}$	P20/ $\overline{\text{STOP}}$	IMF + EF15 =1	立ち下がりエッジ	2/fc [s] 未満のパルスはノイズとして除去されます。6/fc [s] 以上は確実に信号とみなされます。 (CGCR<DV1CK>="0"のとき)

注 1) NORMAL または IDLE モード時、ノイズのない信号が外部割り込み端子に入力された場合、入力信号のエッジから割り込みラッチがセットされるまでの最大時間は、次のとおりです。

① INT1 端子 49/fc [s] (EINTCR<INT1NC>="1" のとき), 193/fc [s] (EINTCR<INT1NC>="0" のとき)

② INT2~4 端子 25/fc [s]

注 2) EINTCR<INT0EN>="0" のとき、 $\overline{\text{INT0}}$ 端子入力の立ち下がりエッジが検出されても割り込みラッチ IL3 はセットされません。

注 3) 兼用の端子を出力ポートとして使用し、データが変化したり入出力の切り替えを行った場合、擬似的に割り込み要求信号が発生しますので、割り込み許可フラグの禁止などの処理が必要です。

外部割り込み制御レジスタ

EINTCR	7	6	5	4	3	2	1	0
(0037H)	INT1NC	INT0EN	INT4ES	INT3ES	INT2ES	INT1ES		(初期値: 0000 000*)

INT1NC	INT1 のノイズ除去時間の選択	0: 63/fc[s]未満のパルスはノイズとして除去 1: 15/fc[s]未満のパルスはノイズとして除去	R/W
INT0EN	P10/INT0 の機能選択	0: P10 入出力ポート 1: $\overline{\text{INT0}}$ 端子 (P10 ポートは入力モードにしてください)	R/W
INT4ES	INT4 のエッジ(レベル)選択	00: 立ち上がりエッジで割り込み要求発生 01: 立ち下がりエッジで割り込み要求発生 10: 立ち上がりまたは立ち下がりエッジで割り込み要求発生 11: "H"レベルで割り込み要求発生	R/W
INT3 ES	INT3 のエッジ選択	0: 立ち上がりエッジで割り込み要求発生 1: 立ち下がりエッジで割り込み要求発生	R/W
INT2 ES	INT2 のエッジ選択		
INT1 ES	INT1 のエッジ選択		

注 1) fc: 高周波クロック [Hz] *; Don't care

注 2) 外部割り込み制御レジスタ (EINTCR) を書き替えるときは、切り替えの前後でノイズキャンセラが正常に動作しない場合がありますので、割り込み許可レジスタ (EIR) によって外部割り込みを禁止しておくことを推奨します。

注 3) EINTCR<INT1NC>を切り替えた場合、最大 2/fc の期間ノイズキャンセル時間が切り替わらない事があります。

注 4) INT4 端子の状態が"H"レベルの状態でもリセットが解除された場合、INT4 のエッジ選択(EINTCR<INT4ES>)を「H」レベルで割り込み要求発生」に切り替えても INT4 割り込み要求は発生しません。この場合、INT4 割り込み要求を発生させるには、INT4 端子に一度立ち上がりエッジを入力する必要があります。

Not Recommended
for New Design

第4章 スペシャルファンクションレジスタ

TMP88FH41UG は、メモリマップ I/O 方式で、周辺ハードウェアのデータ制御/転送はすべてスペシャルファンクションレジスタ (SFR) またはデータバッファレジスタ (DBR) を通して行われます。SFR は、0000H~003FH に、DBR は 1F80H~1FFFFH にマッピングされています。

本章では、TMP88FH41UG の SFR, DBR の一覧を示します。

4.1 SFR

アドレス	リード	ライト
0000H		Reserved
0001H		P1DR
0002H		P2DR
0003H		P3DR
0004H		P4DR
0005H		Reserved
0006H		P6DR
0007H		Reserved
0008H		Reserved
0009H		Reserved
000AH		Reserved
000BH		P1CR
000CH		Reserved
000DH		Reserved
000EH		Reserved
000FH		TC1CR
0010H		TC1DRAL
0011H		TC1DRAH
0012H		TC1DRBL
0013H		TC1DRBH
0014H		CTC1CR1
0015H		CTC1CR2
0016H		CTC1DRL
0017H		CTC1DRH
0018H		Reserved
0019H		Reserved
001AH		TC4CR
001BH		TC4DR
001CH		TC3DRA
001DH	TC3DRB	-
001EH		TC3CR
001FH		Reserved
0020H		Reserved
0021H		Reserved
0022H		Reserved
0023H		Reserved
0024H		Reserved
0025H		Reserved
0026H		ADCCRA

アドレス	リード	ライト
0027H	ADCCRB	
0028H	ADCDRL	-
0029H	ADCDRH	-
002AH	EIRC	
002BH	ILC	
002CH	EIRE	
002DH	EIRD	
002EH	ILE	
002FH	ILD	
0030H	CGCR	
0031H	Reserved	
0032H	Reserved	
0033H	Reserved	
0034H	-	WDTCR1
0035H	-	WDTCR2
0036H	TBTCT	
0037H	EINTCT	
0038H	SYSCR1	
0039H	SYSCR2	
003AH	EIRL	
003BH	EIRH	
003CH	JLL	
003DH	ILH	
003EH	PSWL	
003FH	PSWH	

注 1) Reserved の番地はプログラムでアクセスしないでください。

注 2) - ; アクセスできません。

注 3) 書き込み専用レジスタおよび割り込みラッチに対して、リードモディファイライト命令 (SET, CLR などのビット操作命令や AND, OR などの演算命令など) による操作はできません。

4.2 DBR

アドレス	PMD 適用 ch	リード	ライト
1F80H		-	
1F81H		-	
1F82H		-	
1F83H		P3ODE	
1F84H		P4ODE	
1F85H		-	
1F86H		-	
1F87H		-	
1F88H		-	
1F89H		P3CR	
1F8AH		P4CR	
1F8BH		-	
1F8CH		P6CR	
1F8DH		-	
1F8EH		-	
1F8FH		-	
1F90H		-	
1F91H		UARTSR	UARTCRA
1F92H		-	UARTCRB
1F93H		RDBUF	TDBUF
1F94H		-	ATAS
1F95H		-	ATKEY
1F96H		-	SIOCR1
1F97H		SIOSR	SIOCR2
1F98H		SIOBR0	
1F99H		SIOBR1	
1F9AH		SIOBR2	
1F9BH		SIOBR3	
1F9CH		SIOBR4	
1F9DH		SIOBR5	
1F9EH		SIOBR6	
1F9FH		SIOBR7	
1FA0H	PMD ch.1 用	PDCRA	
1FA1H	PMD ch.1 用	PDCRB	
1FA2H	PMD ch.1 用	PDCRC	-
1FA3H	PMD ch.1 用	SDREG	
1FA4H	PMD ch.1 用	MTCRA	
1FA5H	PMD ch.1 用	MTCRB	
1FA6H	PMD ch.1 用	MCAPL	-
1FA7H	PMD ch.1 用	MCAPH	-
1FA8H	PMD ch.1 用	CMP1L	
1FA9H	PMD ch.1 用	CMP1H	
1FAAH	PMD ch.1 用	CMP2L	
1FABH	PMD ch.1 用	CMP2H	
1FACH	PMD ch.1 用	CMP3L	
1FADH	PMD ch.1 用	CMP3H	
1FAEH	PMD ch.1 用	MDCRA	
1FAFH	PMD ch.1 用	MDCRB	

アドレス	PMD 適用 ch	リード	ライト
1FB0H	PMD ch.1 用	EMGCRA	
1FB1H	PMD ch.1 用	EMGCRB	
1FB2H	PMD ch.1 用	MDOUTL	
1FB3H	PMD ch.1 用	MDOUTH	
1FB4H	PMD ch.1 用	MDCNTL	-
1FB5H	PMD ch.1 用	MDCNTH	-
1FB6H	PMD ch.1 用	MDPRDL	
1FB7H	PMD ch.1 用	MDPRDH	
1FB8H	PMD ch.1 用	CMPUL	
1FB9H	PMD ch.1 用	CMPUH	
1FBAH	PMD ch.1 用	CMPVL	
1FBBH	PMD ch.1 用	CMPVH	
1FBCH	PMD ch.1 用	CMPWL	
1FBDH	PMD ch.1 用	CMPWH	
1FBEH	PMD ch.1 用	DTR	
1FBFH	PMD ch.1 用	-	EMGREL
1FC0H	PMD ch.1 用	EDCRA	
1FC1H	PMD ch.1 用	EDCRB	
1FC2H	PMD ch.1 用	EDSETL	
1FC3H	PMD ch.1 用	EDSETH	
1FC4H	PMD ch.1 用	ELDEGL	
1FC5H	PMD ch.1 用	ELDEGH	
1FC6H	PMD ch.1 用	AMPL	
1FC7H	PMD ch.1 用	AMPH	
1FC8H	PMD ch.1 用	EDCAPL	-
1FC9H	PMD ch.1 用	EDCAPH	-
1FCAH	PMD ch.1 用	-	WFMDR
1FCBH		-	
1FCCH		VDCR1	
1FCDH		VDCR2	
1FCEH		Reserved	
~		:	
1FFDH		Reserved	
1FFEH		SPCR	
1FFFH		FLSCR	

注 1) Reserved の番地はプログラムでアクセスしないでください。

注 2) -; アクセスできません。

注 3) 書き込み専用レジスタおよび割り込みラッチに対して、リードモディファイライト命令 (SET, CLR などのビット操作命令や AND, OR などの演算命令など) による操作はできません。

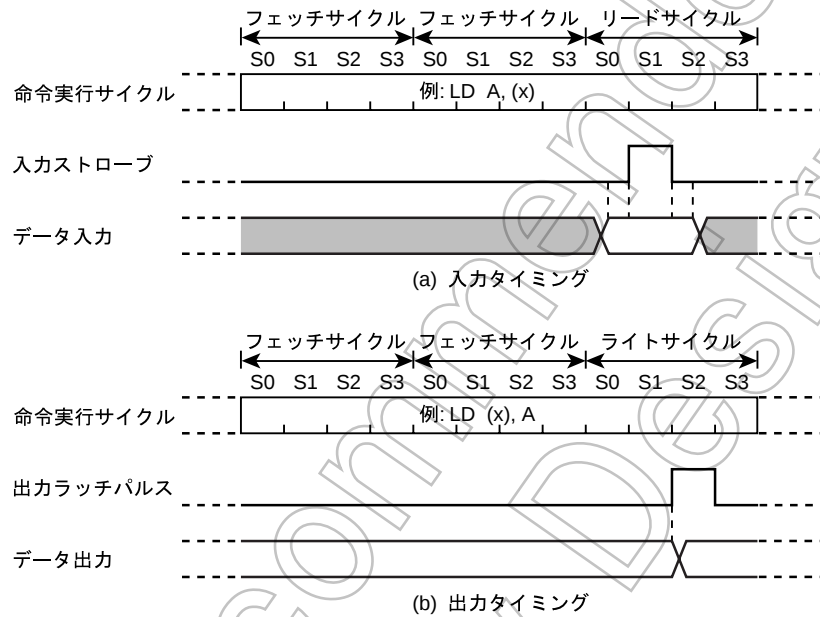
第 5 章 入出力ポート

TMP88FH41UG は、5 ポート 33 端子の入出力ポートを内蔵しています。

1. P1 ポート;
6 ビット入出力ポート (外部割り込み入力, タイマカウンタ入出力, デバイダ出力)
2. P2 ポート;
3 ビット入出力ポート (外部割り込み入力, タイマカウンタ入出力, STOP モード解除信号入力)
3. P3 ポート;
8 ビット入出力ポート (モータ制御回路入出力)
4. P4 ポート;
8 ビット入出力ポート (タイマカウンタ出力, シリアルインタフェース入出力, モータ制御回路入力, シリアル PROM モード制御入力)
5. P6 ポート;
8 ビット入出力ポート (アナログ入力, モータ制御回路出力)

すべての出力ポートは、ラッチを内蔵していますので、出力データはラッチにより保持されます。すべての入力ポートにはラッチがありませんので、外部から入力データを読み取るまでは外部でデータを保持しておくか、複数回読み取ってから処理することが望まれます。図 5-1 に入出力タイミングを示します。

入出力ポートから外部データを読み込むタイミングは、命令実行におけるリードサイクルの S1 ステートです。外部からはこのタイミングを認識できませんので、チャタリングなどの過渡的な入力データはプログラムで対処する必要があります。入出力ポートへデータを入力するタイミングは、命令実行におけるライトサイクルの S2 ステートです。



注) 命令によってリード/ライトサイクルの位置が異なります。

図 5-1 入出力タイミング (例)

プログラマブル入出力ポートを除く入出力ポートに対して、ポートからのリードを行った場合、端子入力値を読み込むか出力ラッチの内容を読み込むかは、下記のとおり命令によって異なります。

1. 出力ラッチの内容を読み込む命令

- XCH r, (src)
- SET/CLR/CPL (src).b
- SET/CLR/CPL (pp).g
- LD (src).b, CF
- LD (pp).b, CF
- XCH CF, (src). b
- ADD/ADDC/SUB/SUBB/AND/OR/XOR (src), n
- ADD/ADDC/SUB/SUBB/AND/OR/XOR (src), (HL) 命令の (src) 側
- MXOR (src), m

2. 端子入力値を読み込む命令

上記以外の命令および ADD/ADDC/SUB/SUBB/AND/OR/XOR (src), (HL) 命令の (HL) 側

5.1 P1 (P15~P10) ポート

P1 ポートは 6 ビット入出力ポートで、外部割り込み入力、タイマカウンタ入力、デバイダ出力と兼用です。入力ポートと出力ポートの切り替えは、P1 ポート入出力制御レジスタ (P1CR) によって行います。リセット時、P1CR は “0” に初期化され、P1 ポートは入力ポートになります。また、リセット時、出力ラッチ (P1DR) は “0” に初期化されます。

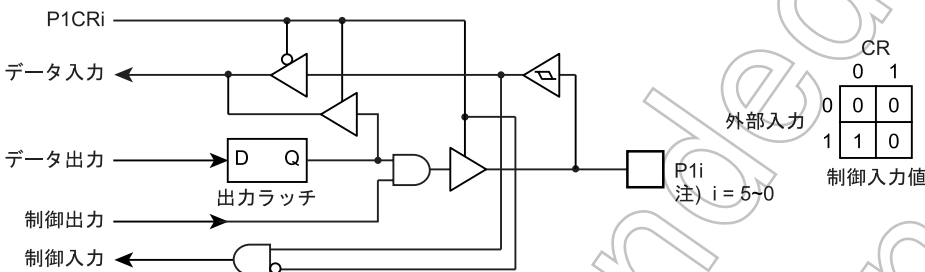


図 5-2 P1 ポート

P1 ポート入出力レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P1DR (00001H)			P15	P14 PPG1	P13 DVO	P12 INT2 TC1	P11 INT1	P10 INT0	Read/Write (初期値: **00 0000)
P1CR (0000BH)									(初期値: **00 0000)

P1CR	P1 ポートの入出力制御 (ビットごとに指定)	0: 入力モード 1: 出力モード	R/W
------	----------------------------	----------------------	-----

注 1) P1 ポートに対してリード命令を実行した場合、ビット 7,6 は不定値が読み込まれます。

注 2) *: Don't care

5.2 P2 (P22~P20) ポート

P2 ポートは 3 ビットの入出力ポートで、外部割り込み入力、STOP モード解除信号と兼用になっています。これらの機能端子としてまたは入力ポートとして用いる場合は、出力ラッチを“1”にセットします。リセット時、出力ラッチは“1”に初期化されます。

P20 端子は外部割り込み入力、STOP モード解除信号入力、入力ポートとして使用されることを推奨します。出力ポートとして使用する場合、出力パルスの立ち下がりエッジで割り込みラッチがセットされますので注意してください。また、P20 端子はSTOP 端子と兼用のため、STOP モードに遷移するとOUTEN (システム制御レジスタ(SYSCR1) のビット 4) を“1”(出力保持) に設定していても P20 端子はハイインピーダンス (High-Z) となり、入力状態となります。

P2 ポートに対してリード命令を実行した場合、ビット 7~3 は不定値が読み込まれます。

P2 ポートに対してリードモディファイライト命令を実行した場合、出力ラッチの内容が読み出され、他の命令では外部端子の状態が読み出されます。

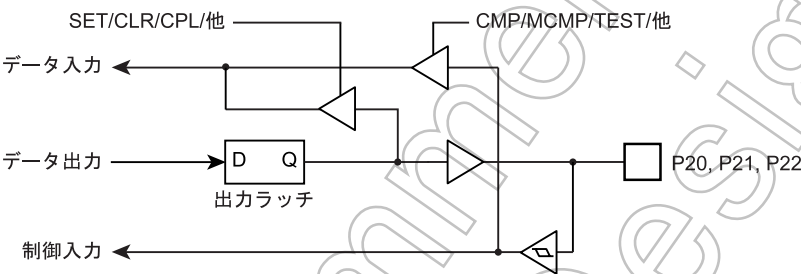


図 5-3 P2 ポート

P2 ポート入出力レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P2DR (00002H)						P22 TC4 INT4 PWM4 PDO4	P21 TC3 INT3	P20 INT5 STOP	Read/Write (初期値: **** *111)

注 1) P2 ポートに対してリード命令を実行した場合、ビット 7~3 は不定値が読み込まれます。

注 2) *: Don't care

5.3 P3 (P37~P30) ポート

P3 ポートは8ビットの入出力ポートです。入力ポートと出力ポートの切り替えは、P3 ポート入出力制御レジスタ (P3CR) によって行います。リセット時、P3CR は“0”に初期化され、P3 ポートは入力ポートになります。また、リセット時、出力ラッチ (P3DR) は“0”に初期化されます。

P3 ポートは、ビットごとのプログラミング制御が可能なオープンドレイン制御を内蔵しています。オープンドレインとトライステートを切り替えるには、P3 ポートオープンドレイン制御 (P3ODE) によって行います。リセット時、P3ODE は“0”に初期化されトライステートの状態になります。

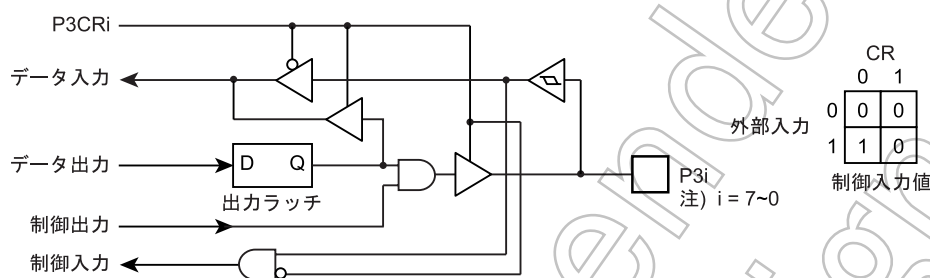


図 5-4 P3 ポート

P3 ポート入出力レジスタ

[illegible]

P3CR	P3 ポートの入出力制御 (ビットごとに指定)	0: 入力モード 1: 出力モード	R/W
------	----------------------------	----------------------	-----

P3ODE (01F83H)	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000 0000)

P3ODE	P3 オープンドレイン制御 (ビットごとに指定)	0: トライステート 1: オープンドレイン	R/W
-------	-----------------------------	---------------------------	-----

注 1) P3 ポートを入出力ポートとして使用する場合は EMG1 回路を禁止にしてください。

注2) オープンドレインを選択した場合にも保護ダイオードは接続されているため V_{DD} を超える電圧を入力しないでください。

注3) オープンドレインを選択時にリードモディファイライト命令を実行した場合出力ラッチの内容が読み出され、他の命令では外部端子の状態が読み出されます。

注4) PMD 回路出力時は P3DR を “1” に設定してください。

5.4 P4 (P47~P40) ポート

P4 ポートは 8 ビットの入出力ポートで、シリアルインタフェース入出力、シリアル PROM モード制御入力と兼用です。入力ポートと出力ポートの切り替えは、P4 ポート入出力制御レジスタ (P4CR) によって行います。リセット時、P4CR は “0” に初期化され、P4 ポートは入力ポートになります。また、リセット時、出力ラッチ (P4DR) は “0” に初期化されます。

P4 ポートは、ビットごとのプログラミング制御が可能なオープンドレイン制御を内蔵しています。オープンドレインとトライステートを切り替えるには、P4 ポートオープンドレイン制御 (P4ODE) によって行います。リセット時、P4ODE は “0” に初期化されトライステートの状態になります。

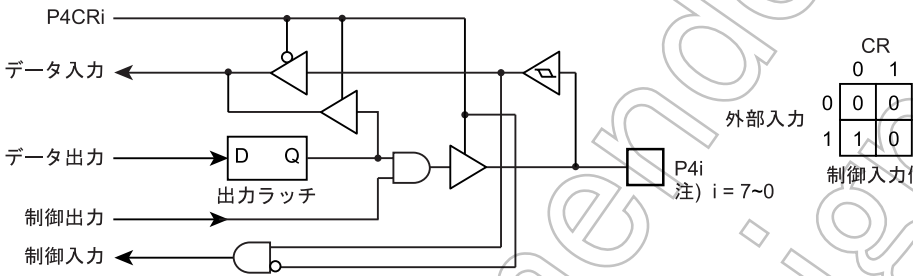


図 5-5 P4 ポート

P4 ポート入出力レジスタ

P4DR (00004H)	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000 0000)
	P47 CTC	P46 PPG2	P45 SO TXD	P44 SI RXD BOOT	P43 SCK	P42 PDU1	P41 PDV1	P40 PDW1	

P4CR (01F8AH)	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000 0000)

P4CR	P4 ポートの入出力制御 (ビットごとに指定)	0: 入力モード 1: 出力モード	R/W
------	----------------------------	----------------------	-----

P4ODE (01F84H)	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000 0000)

P4ODE	P4 オープンドレイン制御 (ビットごとに指定)	0: トライステート 1: オープンドレイン	R/W
-------	-----------------------------	---------------------------	-----

- 注 1) オープンドレインを選択した場合にも保護ダイオードは接続されているため V_{DD} を超える電圧を入力しないでください。
- 注 2) オープンドレインを選択時にリードモディファイライト命令を実行した場合出力ラッチの内容が読み出され、他の命令では外部端子の状態が読み出されます。
- 注 3) 16 ビットタイマ(CTC)を通常タイマとして使用するときは、P47 (CTC) を出力モードに設定してください。

5.5 P6 (P67~P60) ポート

P6 ポートは 8 ビットの入出力ポートで、AD コンバータのアナログ入力と兼用です。入力ポートと出力ポートの切り替えは、P6 ポート入出力制御レジスタ (P6CR) と P6 ポートの出力ラッチ (P6DR) と ADCCRA<AINDS>によって行います。リセット時は、P6CR と P6DR (P6 ポートの出力ラッチ) は“0”にクリアされ、ADCCRA<AINDS>は“1”にセットされますので、P67~P60 は入力が“0”レベル固定の状態となります。P6 ポートを入力ポートとして使用する場合は、対応するビットの入力モード (P6CR = “0”, P6DR = “1”) に設定します。出力ラッチ = “1” に設定するのは、兼用のデジタル入力回路の慣通電流防止を行うために必要です。出力ポートとして使用する場合は、P6CR の対応するビットを“1”に設定します。アナログ入力として使用する場合は、対応するビットをアナログ入力モード (P6CR = “0”, P6DR = “0”) に設定し、ADCCRA<AINDS> = “0”にするとともに AD をスタートさせます。

アナログ入力として使用するポートの出力ラッチはあらかじめ“0”に設定してください。実際の変換入力チャネル選択は、ADCCRA<SAIN>の設定で行います。

アナログ入力として使用しないビットは入出力ポートとして使用できますが、AD 変換中は精度を保つ意味で出力命令は行わないようにしてください。また、アナログ入力と近接するポートに AD 変換中、変化の激しい信号を入力しないでください。

P6DR (出力ラッチ) を“0”にクリアしているときに、入力命令を実行すると上記ビットは“0”が読み込まれます。

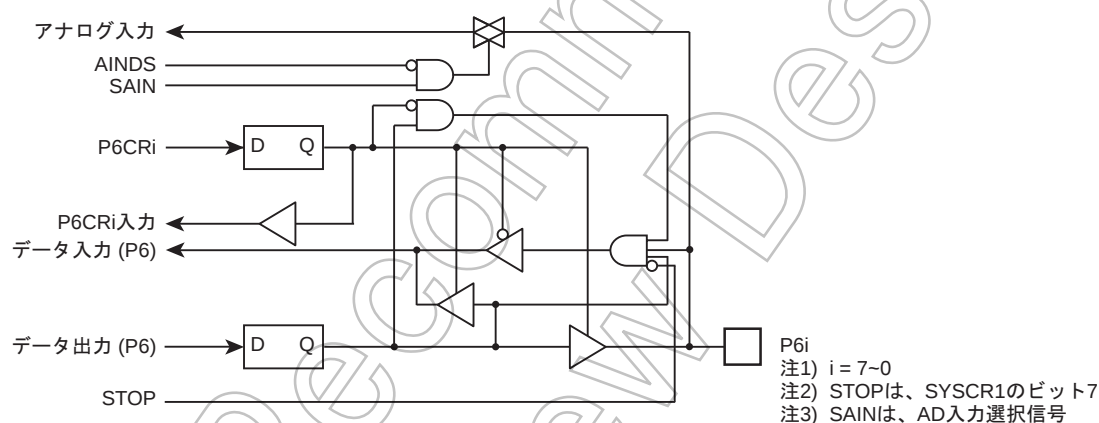


図 5-6 P6 ポート

P6 ポート入出力制御レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
P6DR (00006H)	P67 AIN7 DBOUT1	P66 AIN6	P65 AIN5	P64 AIN4	P63 AIN3	P62 AIN2	P61 AIN1	P60 AIN0	Read/Write (初期値: 0000 0000)
P6CR (01F8CH)									(初期値: 0000 0000)

P6CR	P6 ポートの入出力制御 (ビットごとに指定)		AINDS = 1 (AD 不使用)		AINDS = 0 (AD 使用時)		R/W
			P6DR = “0”	P6DR = “1”	P6DR = “0”	P6DR = “1”	
			0	入力 “0” 固定	入力モード	アナログ入力モード(注2)	入力モード
		1	出力モード				

注 1) アナログ入力として使用する端子は、外部信号とショートしますので出力モード (P6CR = “1”) には設定しないでください。

注 2) アナログ入力モードに設定されているビットに対してリード命令を実行すると “0” が読み込まれます。

注 3) DBOUT1 出力時は P6DR で P67 端子を “1” に設定(出力端子)してください。

- 注 4) 入力モード (アナログ入力モードを含む) を使用する場合、ビット操作命令などのリードモディファイライト命令は使用しないでください。入力に設定されているビットは、リード命令により端子の内容を読み込みますので、リードモディファイライト命令を実行すると、出力ラッチが書き替えられて入力ができなくなります。(リードモディファイライト命令は、最初に 8 ビット全てのデータを読み込みモディファイ (ビット操作) した後、8 ビット分全てのデータを出力ラッチに書き込みます。)

Not Recommended
for New Design

第 6 章 パワーオンリセット回路

6.1 パワーオンリセット回路

パワーオンリセット回路は、電源投入時にリセットを発生させます。また、電源電圧がパワーオンリセット回路の検出電圧以下の時、パワーオンリセット信号を発生します。

6.1.1 構成

パワーオンリセット回路は、基準電圧発生回路とコンパレータから構成されます。

電源電圧をラダー抵抗によって分圧した電圧と基準電圧発生回路が発生した基準電圧をコンパレータで比較します。

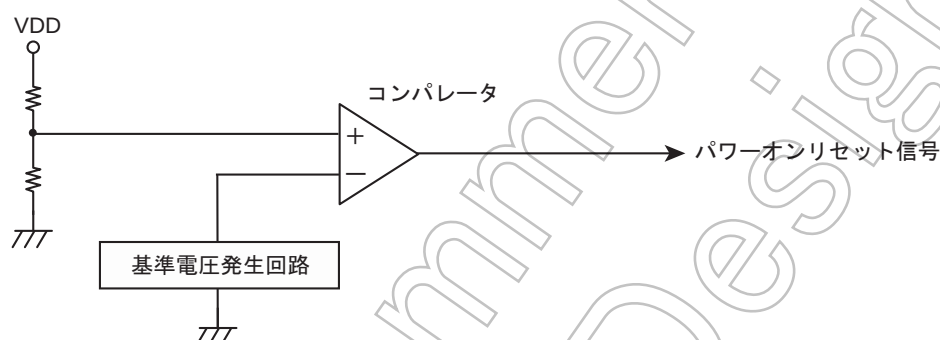


図 6-1 パワーオンリセット回路

6.1.2 機能

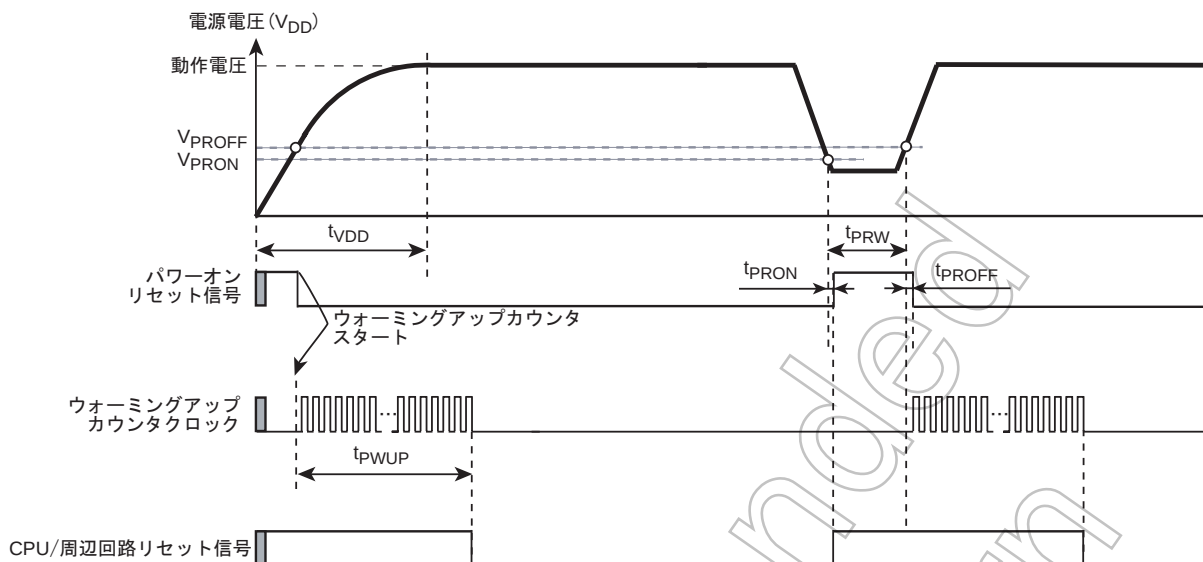
電源投入時、電源電圧がパワーオンリセットの解除電圧以下の間、パワーオンリセット信号が発生されます。電源電圧が解除電圧を超えるとパワーオンリセット信号が解除されます。

電源遮断時、電源電圧がパワーオンリセットの検出電圧以下になるとパワーオンリセット信号が発生されます。

パワーオンリセット信号が発生されている間、ウォーミングアップカウンタ回路、CPU、周辺回路はリセットされます。

パワーオンリセット信号が解除されるとウォーミングアップカウンタ回路が動作し、リセット解除後のウォーミングアップ時間後に CPU、周辺回路のリセットが解除されます。

パワーオンリセットの解除電圧検出からリセット解除後のウォーミングアップ時間終了時まで電源電圧を動作範囲まで上昇させてください。リセット解除後のウォーミングアップ時間終了時まで電源電圧が動作範囲に到達しない場合、TMP88FH41UG は正常に動作することができません。



- 注 1) 電源電圧 (V_{DD}) 変動によってはパワーオンリセット回路が完全な動作をしないことがありますので、機器設計時には電気的特性を参照の上、十分な考慮が必要です。
- 注 2) ウォーミングアップカウンタへの入力クロックは発振回路から生成されます。発振回路が安定するまで発振周波数は不安定となるため、ウォームアップ時間は誤差を含みます。
- 注 3) 電源電圧の立ち上がり時間 t_{VDD} は、 $t_{VDD} < t_{PWUP}$ の条件を満たす必要があります。

図 6-2 パワーオンリセットの動作タイミング

第 7 章 電圧検出回路(VLTD)

電圧検出回路は、電源電圧の低下を検出し、INTVLTD 割り込み、または電圧検出リセット信号を発生します。

注) 電源電圧 (VDD) 変動によっては電圧検出回路が完全な動作をしないことがありますので、機器設計時には電気的特性を参照の上、十分な考慮が必要です。

7.1 構成

電圧検出回路は、基準電圧発生回路、検出電圧レベル選択回路、コンパレータ、制御レジスタから構成されます。

電源電圧(VDD)はラダー抵抗で分圧され、検出電圧レベル選択回路に入力されます。検出電圧レベル選択回路で検出電圧(VD1LVL)に応じた電圧が選択され、コンパレータで基準電圧と比較されます。選択された電圧をコンパレータが検出すると、電圧検出リセット信号または INTVLTD 割り込み要求を発生させることができます。

「電圧検出リセット信号発生」、「INTVLTD 割り込み要求発生」はソフトウェアによって選択が可能です。「電圧検出リセット信号発生」が選択された場合、電源電圧(VDD)が検出電圧(VD1LVL)を下回ると、電圧検出リセット信号が発生します。「INTVLTD 割り込み要求発生」が選択された場合、電源電圧(VDD)が下降し、電圧検出レベルになると INTVLTD 割り込み要求が発生します。

注) 電圧検出用のコンパレータはヒステリシス構造では無いため、電源電圧(VDD)が検出電圧(VD1LVL)近辺では INTVLTD 割り込み要求が頻繁に発生する場合があります。また、電源電圧が下降したときだけでなく、上昇して検出電圧になったときにも INTVLTD 割り込み要求が発生する場合があります。

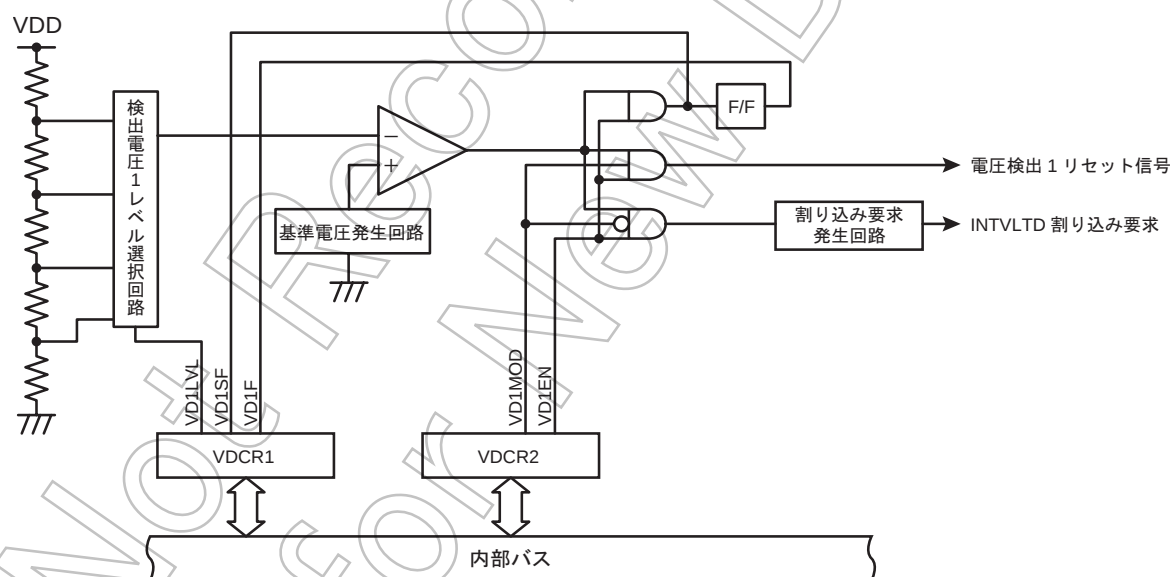


図 7-1 電圧検出回路

注) この製品の「開発ツール」では、電圧検出回路の動作をサポートしておりませんので、設定された電圧を検出してもし割り込みを発生させません。実際の動作については実デバイスを用いて確認してください。

7.2 制御

電圧検出回路は電圧検出制御レジスタ 1、電圧検出制御レジスタ 2 で制御されます。

電圧検出制御レジスタ 1

VDCR1 (1FCCH)	7	6	5	4	3	2	1	0	
	0	0	0	1	VD1F	VD1SF	VD1LVL		(初期値: 0*10 0000)
VD1F	電圧検出 1 フラグ (VDD<VD1LVL となったときの状態を保持)				Read 時 0 : VDD ≥ VD1LVL 1 : VDD < VD1LVL Write 時 0 : フラグのクリア 1 : (ソフトで"1"を書き込むことはできません。)				R/W
VD1SF	電圧検出 1 ステータスフラグ (読み出した時点の VDD、VD1LVL の大小関係)				0 : VDD ≥ VD1LVL 1 : VDD < VD1LVL				Read Only
VD1LVL	検出電圧 1 レベル選択				00 : 4.3 ~ 4.7 V 01 : 4.0 ~ 4.4 V 10 : Reserved 11 : Reserved				R/W

- 注 1) VDCR1 はパワーオンリセット、外部リセット入力で初期化されます。
注 2) VDCR1<VD1F>のソフトウェアによるクリアと電圧検出によるセットが重なった場合、電圧検出によるセットが優先されます。
注 3) VDCR1 レジスタのビット 7、5 には"0"を、ビット 4 には"1"を必ず書き込んでください。
注 4) VDCR1 レジスタのビット 6 は、Read すると不定値が読み出されます。

電圧検出制御レジスタ 2

VDCR2 (1FCDH)	7	6	5	4	3	2	1	0	
					0	0	VD1MOD	VD1EN	(初期値: **** 0000)
VD1MOD	電圧検出 1 動作モード選択				0 : INTVLTD 割り込み要求発生 1 : 電圧検出 1 リセット信号発生				R/W
VD1EN	電圧検出 1 動作の許可／禁止				0 : 電圧検出 1 動作禁止 1 : 電圧検出 1 動作許可				R/W

- 注 1) VDCR2 はパワーオンリセット、外部リセット入力のみ初期化されます。
注 2) VDCR2 レジスタのビット 3、2 には"0"を必ず書き込んでください。

7.3 機能

電圧検出回路は、電圧検出の許可／禁止、電源電圧(VDD)が検出電圧(VD1LVL)になったとき、もしくは下回ったときの動作をソフトウェアによって設定することができます。

7.3.1 電圧検出動作の許可／禁止

VDCR2<VD1EN>を"1"にセットすると電圧検出動作が許可され、"0"にクリアすると禁止されます。

パワーオンリセット、外部リセット入力によるリセット解除直後、VDCR2<VD1EN>は"0"にクリアされます。

注) 電源電圧(VDD)<検出電圧(VD1LVL)の状態では VDCR2<VD1EN>を"1"に設定すると、設定した時点で INTVLTD 割り込み、または電圧検出 1 リセット信号が発生します。

7.3.2 電圧検出動作モード選択

VDCR2<VD1MOD>を"0"にすると電圧検出動作モードとして INTVLTD 割り込み要求発生が選択され、"1"にすると電圧検出リセット信号発生が選択されます。

- ・ INTVLTD 割り込み要求発生を選択した時(VDCR2<VD1MOD>="0")

VDCR2<VD1EN>が"1"のとき、電源電圧(VDD)が下降し検出電圧(VD1LVL)になると、INTVLTD 割り込み要求が発生します。

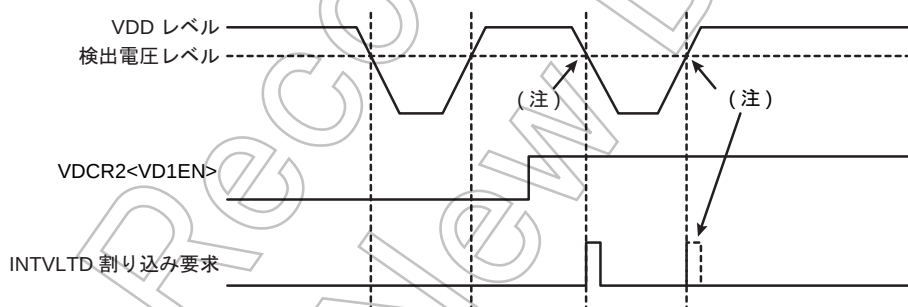


図 7-2 INTVLTD 割り込み要求

注) 電圧検出用のコンパレータはヒステリシス構造では無いため、電源電圧(VDD)が検出電圧(VD1LVL)近辺では INTVLTD 割り込み要求が発生する場合があります。また、電源電圧が下降したときだけでなく、上昇して検出電圧になったときにも INTVLTD 割り込み要求が発生する場合があります。

- ・ 電圧検出リセット信号発生を選択した時(VDCR2<VD1MOD>="1")

VDCR2<VD1EN>が"1"のとき、電源電圧(VDD)<検出電圧(VD1LVL)になると、電圧検出リセット信号が発生します。

なお、VDCR1、VDCR2 はパワーオンリセット、外部リセット入力以外では初期化されないため、電源電圧(VDD)<検出電圧(VD1LVL)の間、電圧検出リセット信号が発生され続けます。

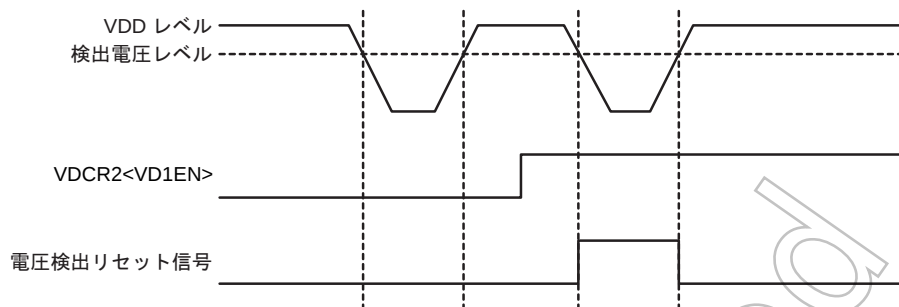


図 7-3 電圧検出リセット信号

7.3.3 検出電圧レベル選択

VDCR1<VD1LVL> で検出電圧レベルを選択します。

7.3.4 電圧検出フラグ、電圧検出ステータスフラグ

VDCR1<VD1F>、VDCR1<VD1SF> を読み出すことで、電源電圧(VDD)と検出電圧(VD1LVL)の大小関係を確認することができます。

VDCR2<VD1EN>が"1"のとき、電源電圧(VDD) < 検出電圧(VD1LVL)になると VDCR1<VD1F> が"1"にセットされ、その状態を保持します。電源電圧(VDD) ≥ 検出電圧(VD1LVL)になっても VDCR1<VD1F>は"0"にクリアされません。

VDCR1<VD1F>が"1"にセットされたあと VDCR2<VD1EN>を"0"にクリアしても、以前の状態を保持します。VDCR1<VD1F>をクリアするには該当するビットに"0"を書き込む必要があります。

VDCR2<VD1EN>が"1"のとき、電源電圧(VDD) < 検出電圧(VD1LVL)になると VDCR1<VD1SF> が"1"にセットされます。電源電圧(VDD) > 検出電圧(VD1LVL)になると VDCR1<VD1SF> が"0"にクリアされます。

VDCR1<VD1SF>は VDCR1<VD1F>と異なりセット状態を保持しません。

注 1) 電圧検出のタイミングにより、電圧検出ステータスフラグ(VD1SF)が電圧検出フラグ(VD1F)より 1 マシンサイクル先に"1"になる場合があります。

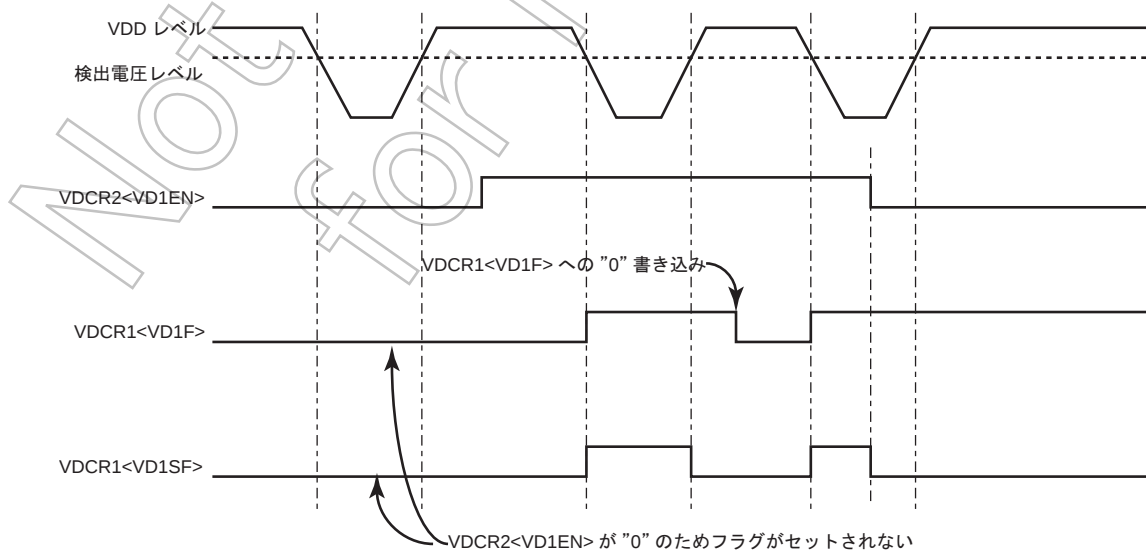


図 7-4 電圧検出フラグ、電圧検出ステータスフラグの変化

7.4 レジスタの設定

7.4.1 割り込み使用時の設定手順

INTVLTD 割り込みとして使用する場合、下記の設定を行います。

1. INTVLTD 割り込み許可フラグ<EF4>を"0"にクリアします。
2. VDCR1<VD1LVL>で検出電圧を設定します。
3. VDCR2<VD1MOD>を"0"にクリアして動作モードを INTVLTD 割り込み要求発生にします。
4. VDCR2<VD1EN>を"1"にセットして電圧検出動作を許可します。
5. 電圧検出回路が安定するまで 5[μs]以上待ちます。
6. VDCR1<VD1SF>が"0"であることを確認します。
7. VDCR1<VD1F>と INTVLTD の割り込みラッチ<IL4>を"0"にクリアして、割り込み許可フラグ<EF4>を"1"にセットして割り込みを許可します。

注) 電源電圧(VDD)が検出電圧(VD1LVL)近辺では INTVLTD 割り込み要求が頻繁に発生する場合があります。これが問題となる場合は、INTVLTD 割り込み処理からの復帰時、システムの電源変動にあわせ適当なウェイト処理を行い、割り込みラッチをクリアしてください。

INTVLTD 割り込み要求発生として電圧検出回路を使用しているとき、電圧検出回路の動作を禁止する場合、下記の設定を行います。

1. INTVLTD 割り込み許可フラグ<EF4>を"0"にクリアします。
2. VDCR2<VD1EN>を"0"にセットして電圧検出動作を禁止します。

注) INTVLTD 割り込み許可フラグを"0"にクリアせず電圧検出動作を禁止すると、予期しない割り込み要求が発生することがあります。

7.4.2 電圧検出リセット信号発生として使用する場合の設定手順

電圧検出1リセット信号発生として使用する場合、下記の設定を行います。

1. 電圧検出回路割り込み許可フラグ<EF4>を"0"にクリアします。
 2. VDCR1<VD1LVL>で検出電圧を設定します。
 3. VDCR2<VD1MOD>を"0"にクリアして動作モードを電圧検出割り込み要求信号発生にします。
 4. VDCR2<VD1EN>を"1"にセットして電圧検出動作を許可します。
 5. 電圧検出回路が安定するまで 5[μs]以上待ちます。
 6. VDCR1<VD1SF>が"0"であることを確認します。
 7. VDCR1<VD1F>を"0"にクリアします。
 8. VDCR2<VD1MOD>を"1"にセットして動作モードを電圧検出1リセット信号発生にします。
- 注1) VDCR1、VDCR2はパワーオンリセット、外部リセット入力以外では初期化されません。そのため、電圧検出リセットが解除された後、VDCR2<VD1EN>を"0"にクリアする前に、電源電圧(VDD)<検出電圧(VD1LVL)>になると直ちに電圧検出リセット信号が発生します。
- 注2) 電源電圧(VDD)<検出電圧(VD1LVL)>になっている間、電圧検出1リセット信号が発生します。

電圧検出リセット信号発生として電圧検出回路を使用しているとき、電圧検出回路の動作を禁止する場合、下記の設定を行います。

1. INTVLTD 割り込み許可フラグ<EF4>を"0"にクリアします。
2. VDCR2<VD1MOD>を"0"にクリアして動作モードをINTVLTD 割り込み要求発生にします。
3. VDCR2<VD1EN>を"0"にセットして電圧検出動作を禁止します。

注) INTVLTD 割り込み許可フラグを"0"にクリアせず電圧検出動作を禁止すると、予期しない割り込み要求が発生することがあります。

第8章 ウォッチドッグ タイマ (WDT)

ウォッチドッグタイマは、ノイズなどの原因による誤動作 (暴走) やデッドロック状態を速やかに検出し、正常な状態に戻すことを目的としたフェイルセーフ機能です。

ウォッチドッグタイマによる暴走検出信号は、リセット要求 または擬似ノンマスカブル割り込み要求のいずれかにプログラムで選択することができます。ただし、選択は1回限りです。リセット解除時は、リセット要求に初期化されます。

なお、ウォッチドッグタイマを暴走検出用として使用しない場合、一定周期ごとに割り込みを発生するタイマとして利用できます。

注) 外乱ノイズなどの影響によっては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。

8.1 ウォッチドッグ タイマの構成

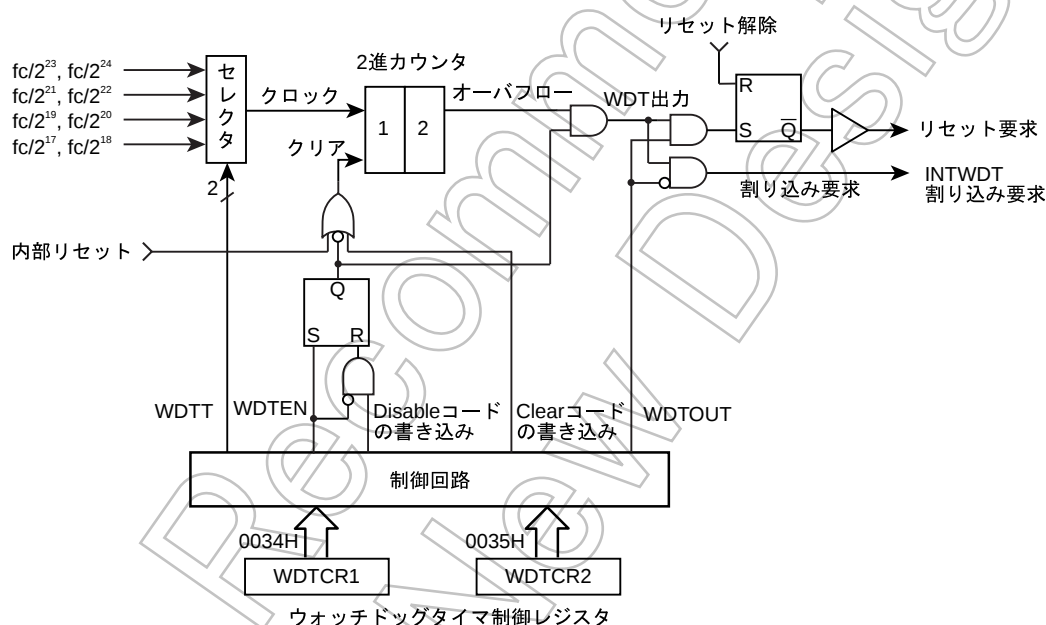


図 8-1 ウォッチドッグタイマの構成

8.2 ウォッチドッグタイマの制御

ウォッチドッグタイマは、リセット解除後イネーブルになります。

8.2.1 ウォッチドッグタイマによる暴走検出の方法

CPU の暴走検出を行うには、次のようにします。

1. 検出時間の設定, 出力の選択および2進カウンタのクリア
2. 設定した検出時間以内ごとに2進カウンタのクリアを繰り返し行います。

もし、何らかの原因で暴走またはデッドロック状態に陥り、2進カウンタのクリアが行われないと2進カウンタのオーバーフローでウォッチドッグタイマ出力がアクティブになります。このとき $WDTTCR1 \langle WDTOUT \rangle = "1"$ なら内蔵ハードウェアをリセットします。また、 $WDTTCR1 \langle WDTOUT \rangle = "0"$ なら、ウォッチドッグタイマ割り込み (INTWDT) を発生します。

なお、STOP モード (ウォーミングアップ中を含む) または IDLE モード中ウォッチドッグタイマは、一時的にカウントアップ停止し、STOP/IDLE モード解除後、自動的に再起動 (カウントアップ継続) します。

注) ウォッチドッグタイマは内部デバイダと 2 段の 2 進カウンタによって構成されており、クリアコード (4EH) を書き込んだ場合、2 進カウンタはクリアされますが、内部デバイダはクリアされません。従って 2 進カウンタのオーバフロー時間は、WDTCR2 レジスタにクリアコード (4EH) を書き込むタイミングによって、最短で WDTCR1<WDTT>の設定時間の 3/4 となる場合がありますので、これより短い周期でクリアコードを書き込んでください。

(プログラム例) ウォッチドッグタイマ検出時間を 2²¹/fc [s] に設定し、暴走検出リセットを行う。

```
LD      (WDTCR2), 4EH      ; 2 進カウンタのクリア
LD      (WDTCR1), 00001101B ; WDTT←10, WDTOUT←1
LD      (WDTCR2), 4EH      ; 2 進カウンタのクリア
WDT 検出時間 3/4 以内  :      (WDTT 変更直前直後は必ずクリアします)
LD      (WDTCR2), 4EH      ; 2 進カウンタのクリア
WDT 検出時間 3/4 以内  :
LD      (WDTCR2), 4EH      ; 2 進カウンタのクリア
:
```

ウォッチドッグタイマ制御レジスタ

ウォッチドッグタイマ制御レジスタ 1

WDTCR1	7	6	5	4	3	2	1	0		
(00034H)					WDTEN	WDTT	WDTOUT		(初期値: **** 1001)	

WDTEN	ウォッチドッグタイマの許可/禁止	0: 禁止 (WDTCR2 にディセーブルコードを書き込む必要あり) 1: 許可		
WDTT	ウォッチドッグタイマ検出時間の設定 単位: [s]	NORMAL モード		
		DV1CK = 0		DV1CK = 1
		00	2 ²⁵ /fc	2 ²⁶ /fc
		01	2 ²³ /fc	2 ²⁴ /fc
		10	2 ²¹ /fc	2 ²² /fc
		11	2 ¹⁹ /fc	2 ²⁰ /fc
WDTOUT	ウォッチドッグタイマ出力の選択	0: 割り込み要求 1: リセット要求		

- 注 1) WDTCR1<WDTOUT>を “0” にクリア後は、プログラムで “1” に再セットできません。
- 注 2) fc: 高周波クロック [Hz]、*: Don't care
- 注 3) WDTCR1 レジスタは書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。読み出すと不定値が読み込まれるためです。
- 注 4) STOP モード起動時は、STOP モードに入る直前にウォッチドッグタイマを禁止するか、カウンタをクリアしてください。
- また、カウンタをクリアした場合、STOP モード解除直後に再度カウンタをクリアしてください。
- 注 5) WDTCR1<WDTEN>を “1” から “0” に切り替える場合は、誤動作の原因となる場合がありますので、直前に WDTCR2 へ “4EH” を書き込み、2 進カウンタをクリアしてください。
- 注 6) ウォッチドッグタイマ割り込み処理中にウォッチドッグタイマをディセーブルにした場合、ウォッチドッグタイマ割り込みが解除されませんので、ウォッチドッグタイマをクリアしてからディセーブルするか、またはオーバフロー前の十分余裕があるところでディセーブルしてください。
- 注 7) ウォッチドッグタイマは内部デバイダと 2 段の 2 進カウンタによって構成されており、クリアコード (4EH) を書き込んだ場合、2 進カウンタはクリアされますが、内部デバイダはクリアされません。従って 2 進カウンタのオーバフロー時間は、WDTCR2 レジスタにクリアコード (4EH) を書き込むタイミングによって、最短で WDTCR1<WDTT>の設定時間の 3/4 となる場合がありますので、これより短い周期でクリアコードを書き込んでください。

ウォッチドッグタイマ制御レジスタ 2

WDTCR2	7	6	5	4	3	2	1	0	
(00035H)									(初期値: **** *)

WDTCR2	ウォッチドッグタイマの制御コード書き込み	4EH: ウォッチドッグタイマの2進カウンタのクリア (クリアコード) B1H: ウォッチドッグタイマのディセーブル (ディセーブルコード) その他: 無効	Write only
--------	----------------------	--	---------------

- 注 1) ディセーブルコードは、WDTCR1<WDTEN> = "0" のとき以外は書き込み無効です。
 注 2) *: Don't care
 注 3) ウォッチドッグタイマの2進カウンタのクリアは割り込みタスクで行わないでください。
 注 4) クリアコード (4EH) は WDTCR1<WDTT>の設定時間の 3/4 以内に書き込んでください。
 注 5) WDTCR2 は書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

8.2.2 ウォッチドッグタイマのイネーブル

WDTCR1<WDTEN>を“1”にセットするとイネーブルになります。リセット時、WDTCR1<WDTEN>は“1”に初期化されますので、リセット解除後ウォッチドッグタイマは直ちに動作します。

8.2.3 ウォッチドッグタイマのディセーブル

ウォッチドッグタイマをディセーブルするには、以下の順序でレジスタを設定してください。以下の順序以外の方法でレジスタを設定すると、マイコンが誤動作する場合があります。

1. 割り込みマスタ許可フラグ (IMF) を "0" に設定します。
2. WDTCR2 にクリアコード (4EH) を設定します。
3. WDTCR1<WDTEN>を "0" に設定します。
4. WDTCR2 レジスタにディセーブルコード (B1H) を設定します。

注) ウォッチドッグタイマのディセーブル中は、ウォッチドッグタイマの2進カウンタはクリアされています。

(プログラム例) ウォッチドッグタイマのディセーブル

```
DI          ; IMF ← 0
LD          (WDTCR2), 04EH      ; 2進カウンタのクリア
LDW        (WDTCR1), 0B101H    ; WDTEN ← 0, WDTCR2 ← ディセーブルコード
EI          ; IMF ← 1
```

表 8-1 ウォッチドッグタイマ検出時間 (例: $f_c = 20 \text{ MHz}$)

WDTT	ウォッチドッグタイマ検出時間 [s]	
	NORMAL モード	
	DV1CK = 0	DV1CK = 1
00	1.678	3.355
01	419.430 m	838.861 m
10	104.858 m	209.715 m
11	26.214 m	52.429 m

注) ウォッチドッグタイマ割り込み処理中にウォッチドッグタイマをディセーブルにした場合、ウォッチドッグタイマ割り込みが解除されませんので、ウォッチドッグタイマをクリアしてからディセーブルするか、またはオーバーフロー前の十分余裕があるところでディセーブルしてください。

8.2.4 ウォッチドッグタイマ割り込み (INTWDT)

WDTCR1<WDTOUT>が “0” のときに 2 進カウンタがオーバーフローすると、ウォッチドッグタイマ割り込み要求 (INTWDT)が発生します。

ウォッチドッグタイマ割り込みはノンマスカブル割り込みですので、割り込みマスタ許可フラグ (IMF)の設定にかかわらず、必ず割り込みを受け付けます。

また、他の割り込み (ウォッチドッグタイマ割り込みを含む) を受付け中にウォッチドッグタイマ割り込みが発生した場合、先の割り込み処理は保留され、直ちにウォッチドッグタイマ割り込み処理が実行されます。従って RETN 命令が実行されないままウォッチドッグタイマ割り込みが連続して発生すると、過重なネスティングによりマイコンが誤動作する場合があります。

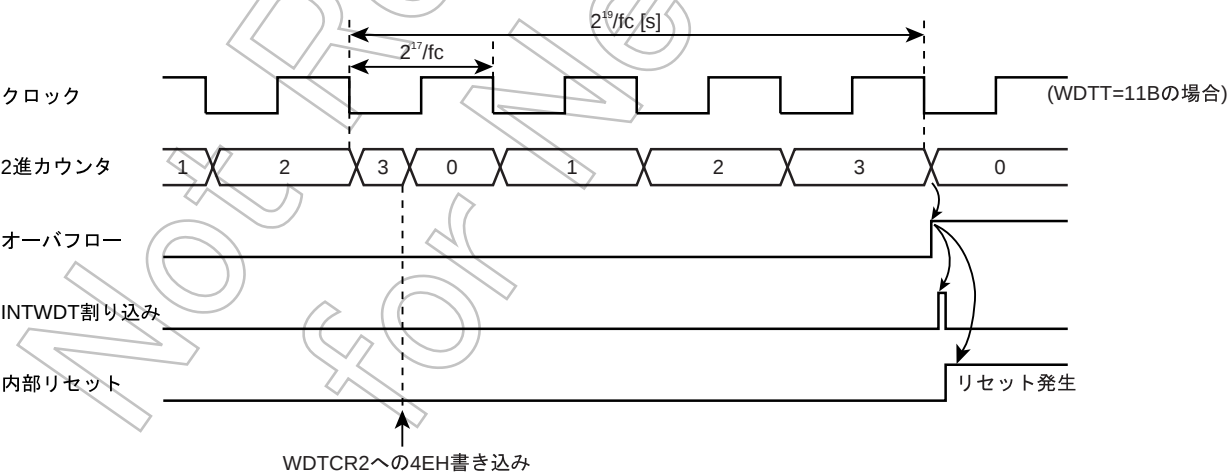
なお、ウォッチドッグタイマ割り込みを使用する場合は、WDTCR1<WDTOUT>を設定する前にスタックポインタを設定してください。

(プログラム例) ウォッチドッグタイマ割り込みの設定例

```
LD      SP, 02BFH      ; SP の設定
LD      (WDTCR1), 00001000B ; WDTOUT ← 0
```

8.2.5 ウォッチドッグタイマリセット

WDTCR1<WDTOUT>が “1” のときに 2 進カウンタがオーバーフローすると、ウォッチドッグタイマのリセット要求が発生します。ウォッチドッグタイマのリセット要求が発生すると、内蔵ハードウェアはリセットされます。リセット時間は、最大 24/fc [s] (最大 1.2 μs @ fc = 20 MHz) です。



第 9 章 タイムベース タイマ (TBT)

9.1 タイムベースタイマ (TBT)

タイムベースタイマは、キースキャンやダイナミック表示処理などの基準時間生成用タイマで一定期ごとにタイムベースタイマ割り込み (INTTBT) を発生します。

タイムベースタイマ割り込みは、タイムベースタイマをイネーブルにした後、ソースクロック (タイミングジェネレータのデバイダ出力を TBTCK で選択) の最初の立ち下がりから発生します。なお、デバイダはプログラムでクリアされませんので、最初の割り込みに限り設定した割り込み周期よりも早く割り込みが発生することがあります (図 9-1 (b) 参照)。

タイムベースタイマ動作中に割り込み周波数を変更することはできません。また、ディセーブルするときにも割り込み周波数を変更することはできません。変更する場合は、割り込み周波数を変更せずにタイムベースタイマをディセーブルにしたあと、割り込み周波数を変更してください。ただし、周波数の選択とタイムベースタイマのイネーブルは同時に行うことができます。

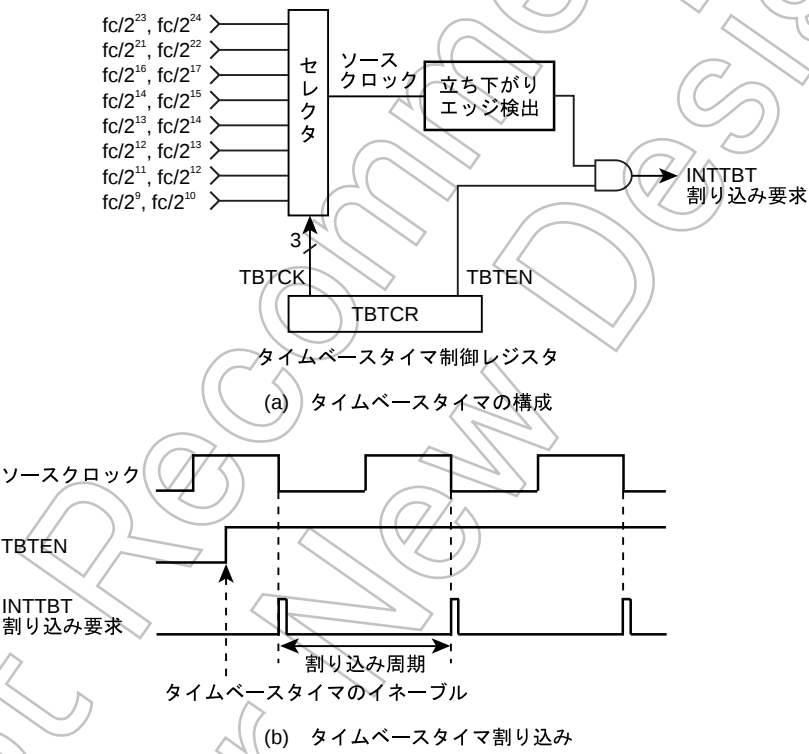


図 9-1 タイムベースタイマ

(プログラム例) タイムベースタイマ割り込み周波数を $fc/2^{16}$ [Hz] にセットし、割り込みを許可します。

```
LD      (TBTCT), 00000010B      ;周波数設定
LD      (TBTCT), 00001010B      ;タイマイネーブル
DI
SET     (EIRL). 6
EI
```

タイムベースタイマ制御レジスタ

TBTCR	7	6	5	4	3	2	1	0
(00036H)	(DVOEN)	(DVOCK)	0	TBTEN	TBTCK			
(初期値: 0000 0000)								

TBTEN	タイムベースタイマ の許可/禁止	0:ディセーブル 1:イネーブル			R/W
TBTCK	タイムベースタイマ割り込み周波数の選択 単位: [Hz]		NORMAL, IDLE モード		
			DV1CK = 0	DV1CK = 1	
		000	$fc/2^{23}$	$fc/2^{24}$	
		001	$fc/2^{21}$	$fc/2^{22}$	
		010	$fc/2^{16}$	$fc/2^{17}$	
		011	$fc/2^{14}$	$fc/2^{15}$	
		100	$fc/2^{13}$	$fc/2^{14}$	
		101	$fc/2^{12}$	$fc/2^{13}$	
		110	$fc/2^{11}$	$fc/2^{12}$	
111	$fc/2^9$	$fc/2^{10}$			

注 1) fc: 高周波クロック [Hz]
注 2) TBTCR のビット 4 には必ず "0" を書き込んでください。

表 9-1 タイムベースタイマ割り込み周波数 (例: fc = 20 MHz)

TBTCK	タイムベースタイマ割り込み周波数 [Hz]	
	NORMAL, IDLE モード	
	DV1CK = 0	DV1CK = 1
000	2.38	1.20
001	9.53	4.78
010	305.18	153.50
011	1220.70	610.35
100	2441.40	1220.70
101	4882.83	2441.40
110	9765.63	4882.83
111	39063.00	19531.25

9.2 デバイダ出力 (DVO)

タイミングジェネレータのデバイダによってデューティ約 50%のパルスを出力することができ、圧電ブザーなどの駆動に利用できます。デバイダ出力は、 $\overline{\text{DVO}}$ 端子から出力されます。

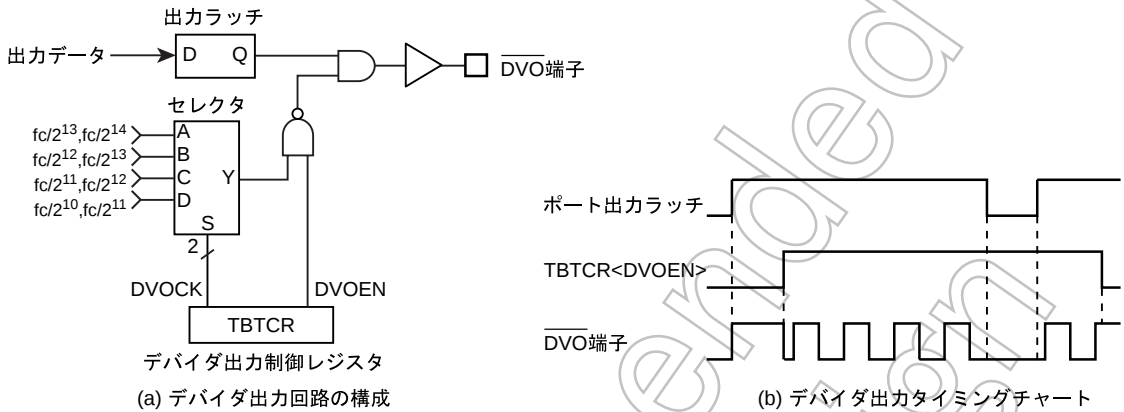


図 9-2 デバイダ出力

デバイダ出力は、タイムベースタイマ制御レジスタで制御されます。

タイムベースタイマ制御レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0	
TBTCR (00036H)	DVOEN	DVOCK	"0"	(TBTEN)	(TBTCK)				(初期値: 0000 0000)

DVOEN	デバイダ出力の許可/禁止	0: ディセーブル 1: イネーブル	R/W
DVOCK	デバイダ出力(DVO 端子)の周波数選択 単位: [Hz]	NORMAL, IDLE モード DV1CK=0 DV1CK=1	R/W
		00	$fc/2^{13}$
		01	$fc/2^{12}$
		10	$fc/2^{11}$
		11	$fc/2^{10}$

- 注 1) デバイダ出力の周波数選択(DVOCK)の変更は、デバイダ出力が禁止の状態(DVOEN="0")で行ってください。許可状態(DVOEN="1")から禁止状態(DVOEN="0")に設定する際もデバイダ出力周波数の設定を変更しないでください。
- 注 2) DVO 出力を用いる場合のポート設定は、P1DR で出力ラッチを"1"に設定した後、P1CR で出力モードに設定してください。
- 注 3) fc ; クロック[Hz], *, Don't care
- 注 4) TBTCR のビット 4 には必ず"0"を書き込んでください。

(プログラム例) 2.44 kHz のパルスを出力 (fc = 20 MHz 時)

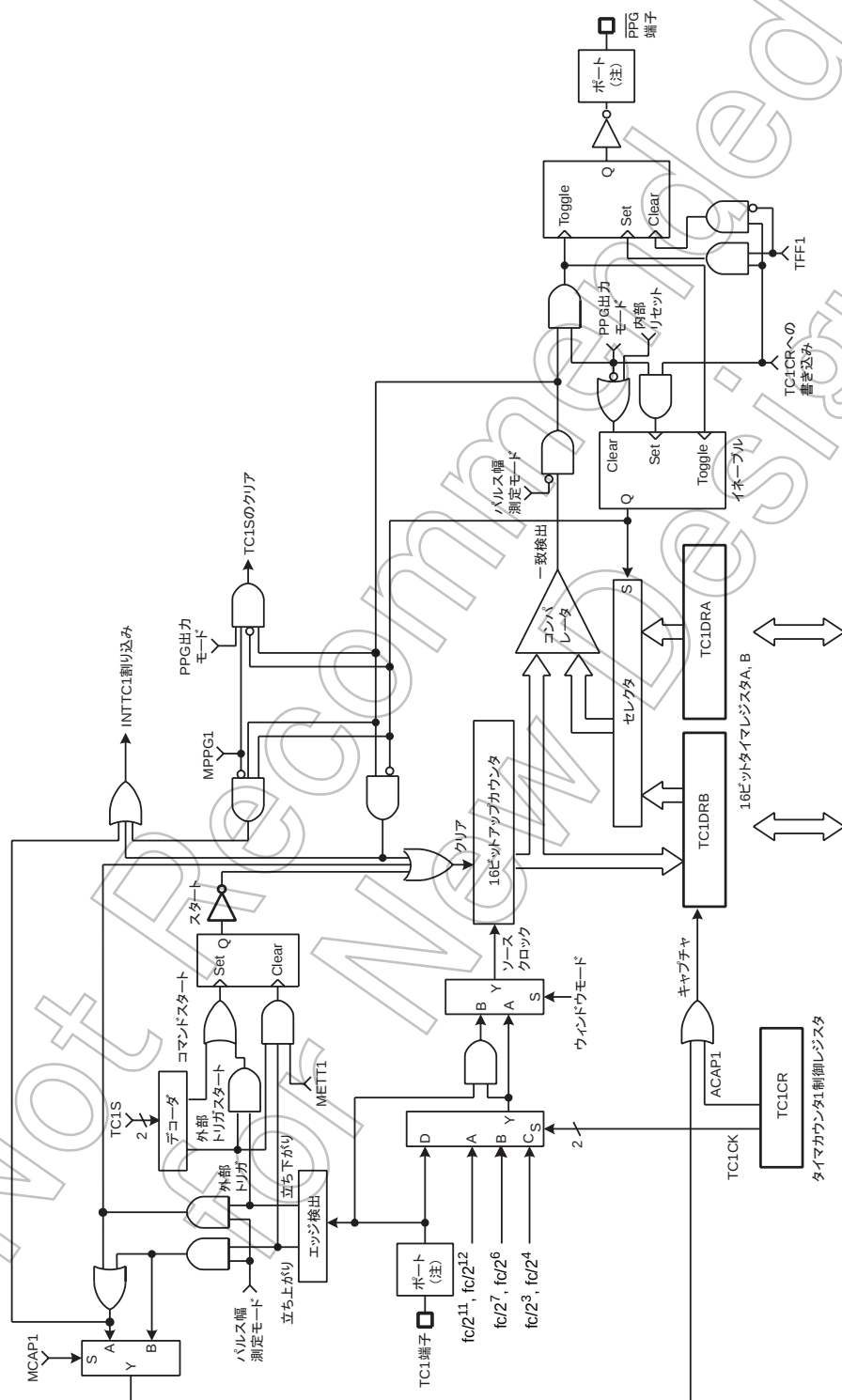
```
          ポートを設定
LD      (TBTCCR), 00000000B      ; DVOCK← "00"
LD      (TBTCCR), 10000000B      ; DVOEN← "1"
```

表 9-2 デバイダ出力の周波数 (例 : fc = 20 MHz)

DVOCK	デバイダ出力の周波数 [Hz]	
	NORMAL, IDLE モード	
	DV1CK=0	DV1CK=1
00	2.4415 k	1.22075 k
01	4.8825 k	2.4415 k
10	9.765 k	4.8825 k
11	19.5325 k	9.765 k

第 10 章 16 ビットタイマカウンタ 1 (TC1)

10.1 構成



注) I/Oポートの設定によっては、制御入出力が機能しないことがありますので、詳しくはI/Oポートの章を参照してください。

図 10-1 タイマカウンタ 1 (TC1)

10.2 制御

タイマカウンタ 1 は、タイマカウンタ 1 制御レジスタ (TC1CR) と 2 本の 16 ビットタイマレジスタ (TC1DRA/TC1DRB) で制御されます。

タイマレジスタ

	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
TC1DRA (0011H, 0010H)	TC1DRAH (0011H) (初期値: 1111 1111 1111 1111)								TC1DRAL (0010H) Read/Write							
TC1DRB (0013H, 0012H)	TC1DRBH (0013H) (初期値: 1111 1111 1111 1111)								TC1DRBL (0012H) Read/Write (PPG 出力モード時のみ Write 可)							

タイマカウンタ 1 制御レジスタ

	7	6	5	4	3	2	1	0			
TC1CR (000FH)	TFF1	ACAP1 MCAP1 METT1 MPPG1	TC1S	TC1CK	TC1M	Read/Write (初期値: 0000 0000)					
TFF1	タイマ F/F1 制御	0: クリア						1: セット		R/W	
ACAP1	自動キャプチャ制御	0: 自動キャプチャディセーブル						1: 自動キャプチャイネーブル		R/W	
MCAP1	パルス幅測定モード制御	0: 両エッジキャプチャ						1: 片エッジキャプチャ			
METT1	外部トリガタイマモード 制御	0: トリガスタート						1: トリガスタート&ストップ			
MPPG1	PPG 出力制御	0: 連続						1: 単発			
TC1S	タイマカウンタ 1 の スタート制御				タイマ	外部	イベ ント	ウィン ドウ	パルス		PPG
		00: ストップ&カウンタクリア			○	○	○	○	○	○	
		01: コマンドスタート			○	-	-	-	-	○	
		10: 立ち上がりエッジスタート (外部トリガ/パルス/ PPG)			-	○	○	○	○	○	
		立ち上がりエッジカウント(イベント)正論 理カウント(ウィンドウ)									
		11: 立ち下がりエッジスタート (外部トリガ/パルス/ PPG)			-	○	○	○	○	○	
		立ち下がりエッジカウント(イベント)負論 理カウント(ウィンドウ)									
TC1CK	タイマカウンタ 1 の ソースクロックの選択 単位: [Hz]		NORMAL, IDLE モード								R/W
			DV1CK = 0				DV1CK = 1				
		00	fc/2 ¹¹				fc/2 ¹²				
		01	fc/2 ⁷				fc/2 ⁸				
		10	fc/2 ³				fc/2 ⁴				
		11	外部クロック (TC1 端子入力)								
TC1M	タイマカウンタ 1 の 動作モードの選択	00: タイマ/外部トリガタイマ/イベントカウンタモード 01: ウィンドウモード 10: パルス幅測定モード 11: PPG (プログラマブルパルスジェネレート) 出力モード									

注 1) fc: 高周波クロック [Hz]
注 2) タイマレジスタはシフトレジスタ (2 段) 構成で、タイマレジスタの設定値は上位データ (TC1DRAH,TC1DRBH) へ書き込んだ後、次のソースクロックの立ち上がりで有効となります。従ってタイマレジスタは、下位バイト、上位バイトの順で連続して書き込んでください (16 ビットアクセス命令による書き込みを推奨します)。下位データ (TC1DRAL, TC1DRBL) のみ書き込みを行っても設定は有効になりません。
注 3) モード、ソースクロック、PPG 出力制御、タイマ F/F1 制御は、停止 (TC1CR<TC1S> = 00) 状態で設定してください。また、タイマ F/F1 制御は、PPG モードに設定変更後の最初のタイマスタートまでに設定してください。
注 4) 自動キャプチャは、タイマ、イベントカウンタ、ウィンドウモードでのみ使用可能です。

- 注 5) タイマレジスタへの設定値は、次の条件を満たす必要があります。
TC1DRA > TC1DRB > 1 (PPG 出力モード)、TC1DRA > 1 (PPG 出力モード以外)
- 注 6) PPG 出力モード以外の動作モードでは TC1CR<TFF1>を"0"に設定してください。
- 注 7) TC1DRB は、TC1CR<TC1M>を PPG 出力モードに変更した後に設定してください。
- 注 8) STOP モードを起動するとスタート制御 (TC1CR<TC1S>) は自動的に "00" にクリアされ、タイマは停止します。その他のレジスタ内容は保持されます。STOP モード解除後、タイマカウンタを使用する場合は、TC1CR<TC1S> を再設定してください。
- 注 9) 自動キャプチャ機能はタイマ動作状態で使用してください。タイマ停止時および自動キャプチャディセーブル時のキャプチャ値 (TC1DRB レジスタ値) は不定となります。キャプチャ値の読み出しはキャプチャイネーブル状態で行ってください。
- 注 10) キャプチャ値の取り込みはタイマカウンタのソースクロックで行われますので、キャプチャ値の読み出しは自動キャプチャイネーブルからソースクロック 1 周期以上の時間が経過した後に行ってください。

Not Recommended
for New Design

10.3 機能

タイマカウンタ 1 には、タイマ、外部トリガタイマ、イベントカウンタ、ウィンドウ、パルス幅測定、プログラマブルパルスジェネレート出力の 6 つの動作モードがあります。

10.3.1 タイマモード

タイマモードは、内部クロックでカウントアップするモードです。アップカウンタの値とタイマレジスタ 1A (TC1DRA) の設定値が一致すると INTTC1 割り込み要求が発生し、アップカウンタがクリアされます。アップカウンタのクリア後もカウントアップを継続します。なお、TC1CR<ACAP1>を“1”にセットすることで、そのときのアップカウンタの内容をタイマレジスタ 1B (TC1DRB) に取り込むことができます (自動キャプチャ機能)。アップカウンタの内容は、内部ソースクロックの立ち下がりエッジで TC1DRB に取り込まれますので、TC1CR<ACAP1>を“1”にセットしてから同エッジを検出するまでの期間、TC1DRB は不定値となります。従って TC1DRB の最初の読み出しは TC1CR<ACAP1>を“1”にセットしてから内部ソースクロックが少なくとも 1 サイクル以上経過した後に行ってください。

表 10-1 タイマカウンタ 1 の内部ソースクロック (例 : $f_c = 20 \text{ MHz}$ 時)

TC1CK	NORMAL, IDLE モード			
	DV1CK = 0		DV1CK = 1	
	分解能 [μs]	最大設定時間 [s]	分解能 [μs]	最大設定時間 [s]
00	102.4	6.7108	204.8	13.4216
01	6.4	0.4194	12.8	0.8388
10	0.4	26.214 m	0.8	52.428 m

(プログラム例 1) ソースクロック $f_c/2^{11}$ [Hz] でタイマモードにセットし、1 [s]後に割り込みを発生させる。
($f_c = 20 \text{ MHz}$, $\text{CGCR}<\text{DV1CK}> = \text{“0”}$ 時)

```
LDW      (TC1DRA), 2625H      ; タイマレジスタの設定 ( $1 \text{ s} \div 2^{11}/f_c = 2625\text{H}$ )
DI        ; IMF= “0”
SET      (EIRD), 2            ; INTTC1 割り込みを許可
EI        ; IMF= “1”
LD       (TC1CR), 00000000B    ; ソースクロック, モード選択
LD       (TC1CR), 00010000B    ; TC1 スタート
```

(プログラム例 2) 自動キャプチャ

```
LD       (TC1CR), 01010000B    ; ACAP1 ← 1
:         :                     ; この間、最低でも内部ソースクロックの 1 周期分以上
:         :                     ; 空ける
LD       WA, (TC1DRB)          ; キャプチャ値の読み出し
```

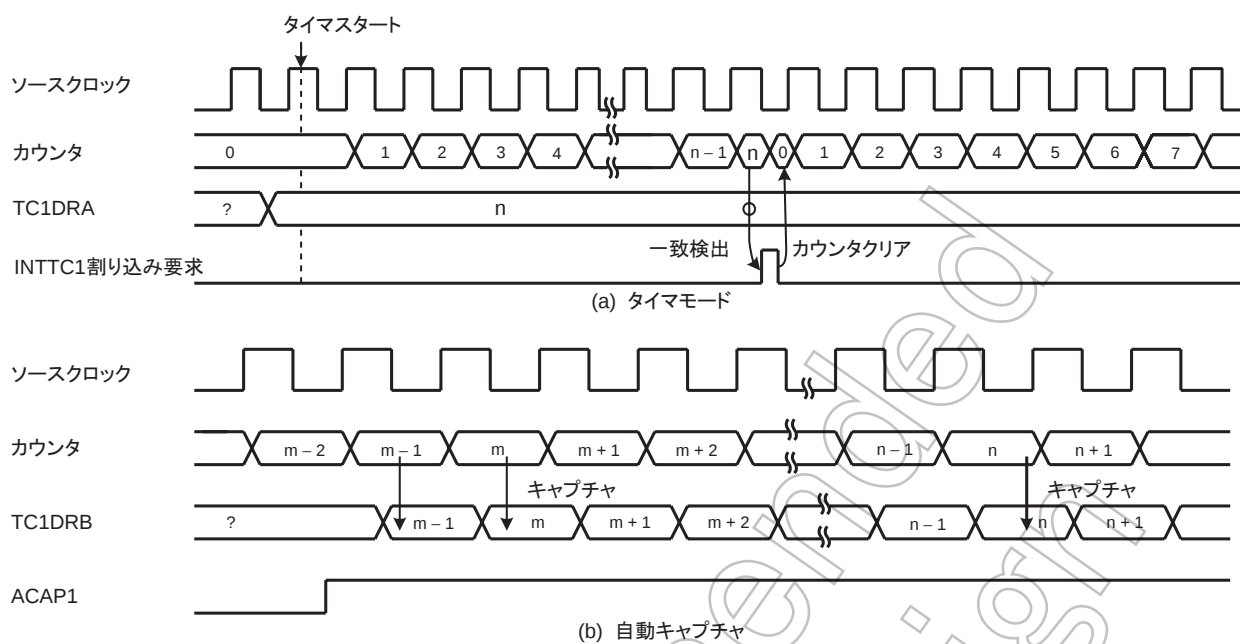


図 10-2 タイマモードタイミングチャート

10.3.2 外部トリガタイマモード

外部トリガタイマモードは、TC1 端子の入力パルスをトリガにしてカウントをスタートし、内部クロックでカウントアップするモードです。カウントスタート用のトリガのエッジは、TC1CR<TC1S>によって、立ち上がりエッジ、または立ち下がりエッジのいずれかを選択することができます。

- TC1CR<METT1> が “1”(トリガスタート&ストップ) の場合
タイマスタート後、アップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致すると、アップカウンタはクリアされて停止し、INTTC1 割り込み要求が発生します。
ただしアップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致する前に、カウントスタート用のトリガのエッジと逆方向のエッジを検出するとアップカウンタはクリアされて停止しますが、INTTC1 割り込み要求は発生しません。従ってこのモードを使用すると、一定以上のパルス幅が入力されたことを割り込みで検出することができます。
なお、アップカウンタが停止した後、カウントスタート用のトリガのエッジを検出するとカウントアップを再開します。
- TC1CR<METT1> が “0”(トリガスタート) の場合
タイマスタート後、アップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致すると、アップカウンタはクリアされて停止し、INTTC1 割り込み要求が発生します。
カウントスタート用のトリガのエッジと逆方向のエッジは意味を持ちません。
アップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致する前に、次のカウントスタート用のトリガのエッジを入力しても無視されます。

なお、TC1 端子入力にはノイズ除去回路が付いていますので、NORMAL または IDLE モード時 $4/f_c$ [s] 以下のパルスは、ノイズとして除去されます。確実にエッジ検出が行われるためには、 $12/f_c$ [s] 以上のパルス幅が必要です。

(プログラム例 1) TC1 端子入力の立ち上がりエッジから 1ms 後に割り込みを発生させる。
($f_c = 20\text{ MHz}$, CGCR<DV1CK> = “1” 時)

```
LDW      (TC1DRA), 007DH      ; 1ms ÷ 29/fc = 7DH
DI        ; IMF= "0"
SET      (EIRD), 2             ; INTTC1 割り込み許可
EI        ; IMF= "1"
LD       (TC1CR), 00001000B    ; ソースクロック, モード選択
LD       (TC1CR), 00111000B    ; TC1 外部トリガスタート, METT1 = 0
```

(プログラム例 2) TC1 端子に “L” レベル幅 4 ms 以上のパルスが入力されたら割り込みを発生させる。(f_c = 20 MHz, CGCR<DV1CK> = “1” 時)

```
LDW      (TC1DRA), 0138H      ; 4 ms ÷ 29/fc = 0138H
DI        ; IMF= "0"
SET      (EIRD), 2             ; INTTC1 割り込み許可
EI        ; IMF= "1"
LD       (TC1CR), 00000100B    ; ソースクロック, モード選択
LD       (TC1CR), 01110100B    ; TC1 外部トリガスタート, METT1 = 1
```

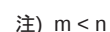
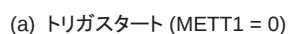


図 10-3 外部トリガタイマモードタイミングチャート

10.3.3 イベントカウンタモード

イベントカウンタモードは、TC1 端子の入力パルスのエッジでカウントアップするモードです。カウントアップのエッジは、TC1CR<TC1S>によって、立ち上がりエッジ、または立ち下がりエッジのいずれかを選択することができます。

アップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致すると INTTC1 割り込み要求が発生し、アップカウンタはクリアされます。アップカウンタのクリア後も TC1 端子入力のエッジごとにカウントアップを継続します。なお、一致検出は選択されたエッジとは逆側のエッジにて行われますので、INTTC1 割り込み要求は、アップカウンタと TC1DRA が同値になった後、選択されたエッジと逆側のエッジで発生します。

TC1 端子への最小入力パルス幅は、“H”、“L” レベルともに 2 マシンサイクル以上のパルス幅が必要です。

また、TC1CR<ACAP1>を“1”にセットすることにより、カウンタの内容を TC1DRB に取り込むことができます (自動キャプチャ機能)。アップカウンタの内容は、TC1CR<TC1S>で設定したエッジと逆のエッジで TC1DRB に取り込まれますので、TC1CR<ACAP1>を“1”にセットしてから同エッジを検出するまでの期間、TC1DRB は不定値となります。従って TC1DRB の最初の読み出しは TC1CR<ACAP1>を“1”にセットしてから TC1 端子入力パルスが少なくとも 1 サイクル以上経過した後に行ってください。

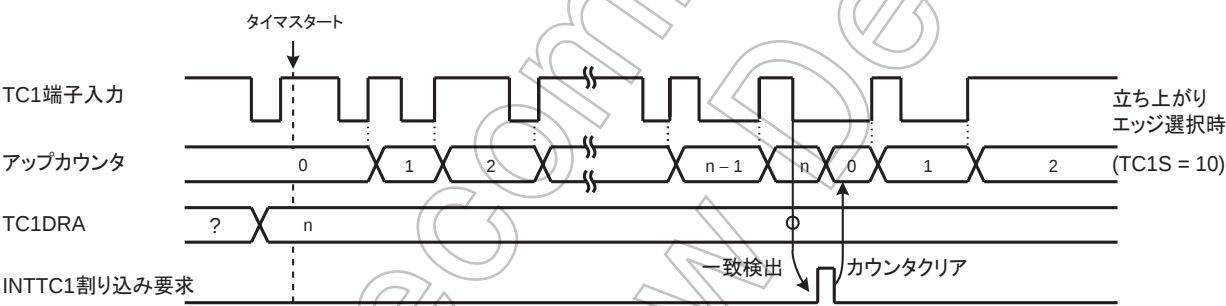


図 10-4 イベントカウンタモード タイミングチャート

表 10-2 タイマカウンタ 1 端子への入力パルス幅

	最小パルス幅 [s]
	NORMAL, IDLE モード
“H” 幅	$2^3/f_c$
“L” 幅	$2^3/f_c$

10.3.4 ウィンドウモード

ウィンドウモードは、TC1 端子入力 (ウィンドウパルス) と内部ソースクロックとの論理積パルスの立ち上がりエッジでカウントアップするタイマモードです。ウィンドウパルスは、TC1CR<TC1S> (ビット 4/5) によって正論理 (H レベルの期間カウントアップ) または負論理 (L レベルの期間カウントアップ) の選択で行うことができます。

アップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致すると INTTC1 割り込み要求が発生し、アップカウンタはクリアされます。

ウィンドウパルスは、TC1CR<TC1CK>で設定した内部クロックよりも十分遅い周波数を入力してください。

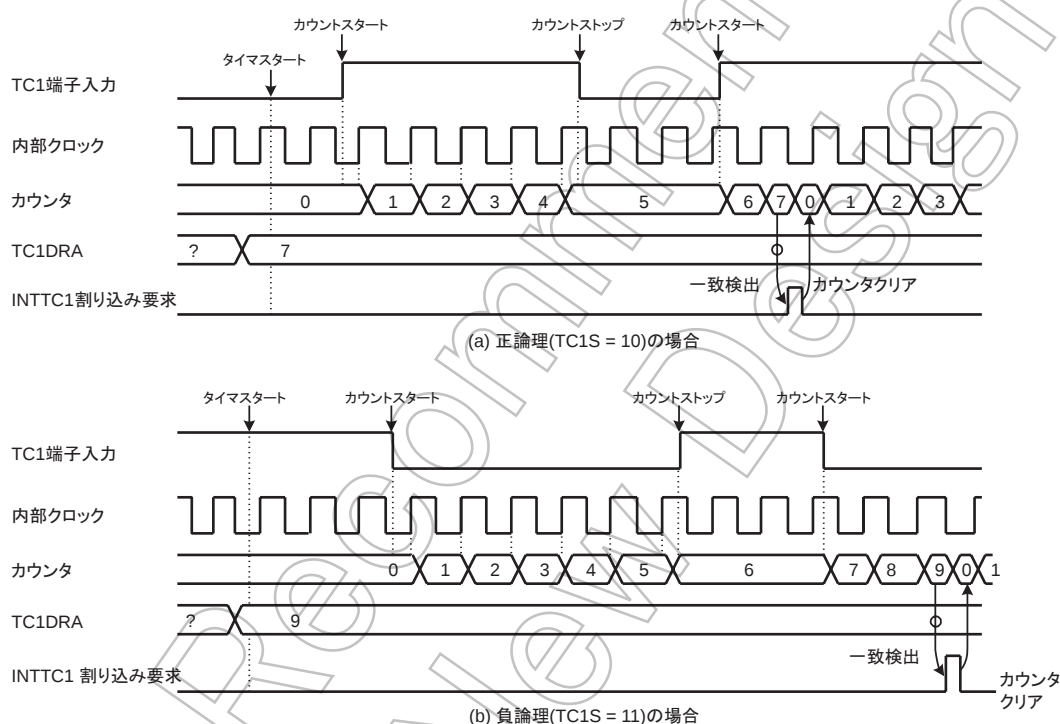


図 10-5 ウィンドウモード タイミングチャート

10.3.5 パルス幅測定モード

パルス幅測定モードは、TC1 端子の入力パルスをトリガにしてカウントをスタートし、入力パルス幅を内部クロックで測定するモードです。カウントスタート用のトリガのエッジは、TC1CR<TC1S>によって、立ち上がりエッジ、または立ち下がりエッジのいずれかを選択することができます。またキャプチャを行うエッジは、TC1CR<MCAP1>によって、片エッジまたは両エッジのいずれかを選択することができます。

- ・ TC1CR<MCAP1>="1"(片エッジキャプチャ)の場合

H レベルまたは L レベルのいずれか一方の入力パルス幅を測定することができます。H レベルの入力パルス幅を測定する場合は TC1CR<TC1S>を立ち上がりエッジに、L レベルの入力パルス幅を測定する場合は TC1CR<TC1S>を立ち下がりエッジに設定してください。

タイマスタート後、カウントスタート用のトリガのエッジと逆方向のエッジを検出すると、アップカウンタの内容を TC1DRB に取り込み、INTTC1 割り込み要求を発生します。このときアップカウンタはクリアされます。その後カウントスタート用のトリガのエッジを検出するとアップカウンタはカウントアップを再開します。

- ・ TC1CR<MCAP1>="0"(両エッジキャプチャ)の場合

H レベルと周期、または L レベルと周期のいずれかの入力パルス幅を測定することができます。H レベルと周期を測定する場合は TC1CR<TC1S>を立ち上がりエッジに、L レベルと周期を測定する場合は TC1CR<TC1S>を立ち下がりエッジに設定してください。

タイマスタート後、カウントスタート用のトリガのエッジと逆方向のエッジを検出すると、アップカウンタの内容を TC1DRB に取り込み、INTTC1 割り込み要求を発生します。アップカウンタはカウントアップを継続し、その後カウントスタート用のトリガのエッジを検出すると、アップカウンタの内容を TC1DRB に取り込み、INTTC1 割り込み要求を発生します。このときアップカウンタはクリアされた後、カウントアップを継続します。

- 注 1) キャプチャ値は、次のトリガエッジが検出されるまでに TC1DRB から必ず読み出してください。読み出しを行わない場合、キャプチャ値は不定となります。このとき TC1DRB は、16 ビットアクセス命令による読み出しを推奨します。
- 注 2) 片エッジキャプチャ時、キャプチャ後のカウンタは次のエッジを検出するまで "1" で停止するため、2 回目のキャプチャ値は、スタート直後のキャプチャ値よりも "1" 大きくなります。
- 注 3) タイマスタート後の 1 回目のキャプチャ値は正しい値が取り込めない場合がありますので、タイマスタート後の 1 回目のキャプチャ値は読み捨ててください。

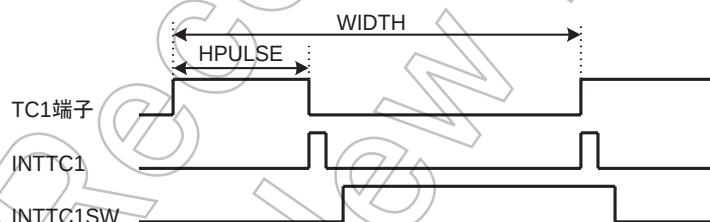
(プログラム例) デューティの測定。(分解能 $f_c/2^7$ [Hz], CGCR<DV1CK> = “0” 時)

```

CLR      (INTTC1SW). 0      ; INTTC1 のサービススイッチの初期設定 (INTTC1SW):
                                ; INTTC1 ごとに反転するように設定したアドレス
LD       (TC1CR), 00000110B ; TC1 のモード, ソースクロックを設定
DI       ; IMF= “0”
SET      (EIRD). 2         ; INTTC1 割り込みを許可。
EI       ; IMF= “1”
LD       (TC1CR), 00100110B ; MCAP1 = 0 で TC1 を外部トリガスタート。
:
PINTTC1: CPL      (INTTC1SW). 0 ; INTTC1 割り込み, INTTC1 のサービススイッチの
                                ; 反転/テスト

JRS      F, SINTTC1
LD       A, (TC1DRBL)      ; TC1DRB の読み出し (“H” レベルパルス幅)
LD       W,(TC1DRBH)
LD       (HPULSE), WA      ; “H” レベルパルス幅を RAM に格納
RETI
SINTTC1: LD       A, (TC1DRBL) ; TC1DRB の読み出し (周期)
LD       W,(TC1DRBH)
LD       (WIDTH), WA      ; 周期を RAM に格納
:
RETI     ; デューティ計算
:
VINTTC1: DW       PINTTC1    ; INTTC1 割り込みベクタ設定

```



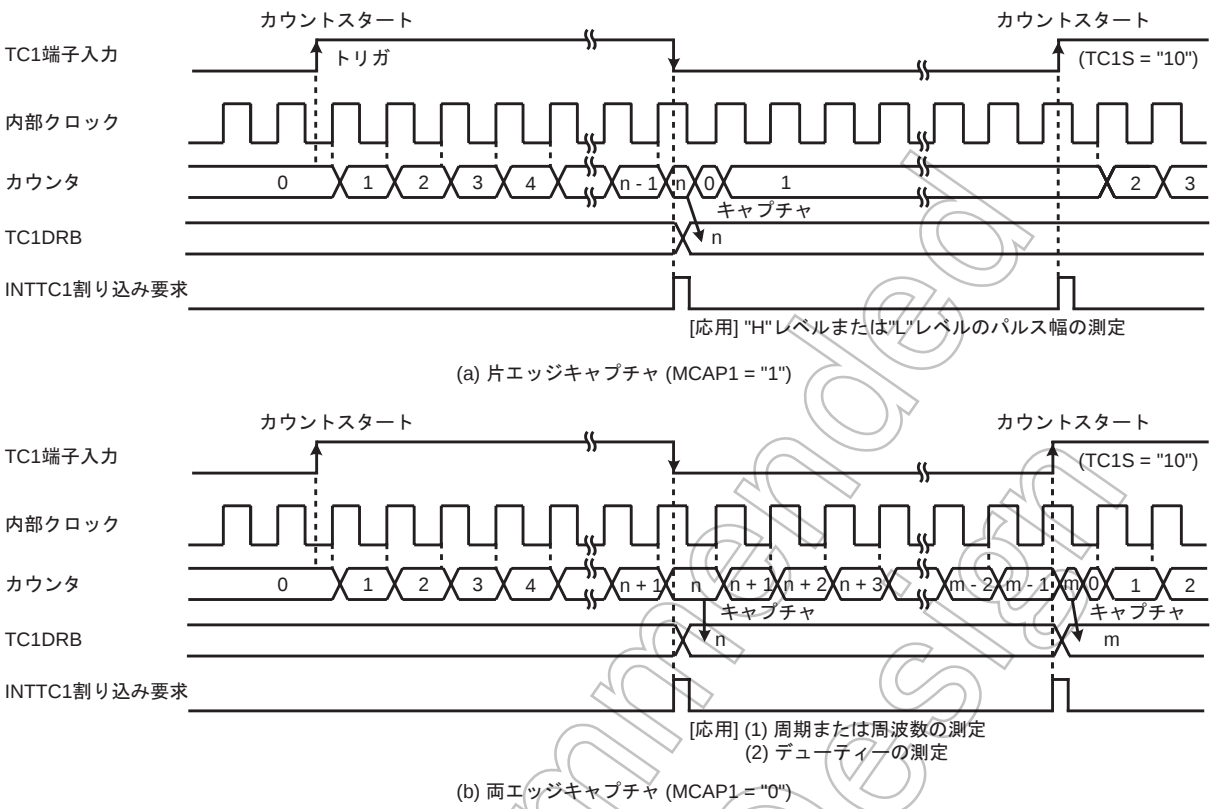


図 10-6 パルス幅測定モード

10.3.6 プログラムブルパルスジェネレート (PPG) 出力モード

PPG 出力モードは、内部クロックのカウントによって任意のデューティパルスを出力するモードです。タイマのスタートは、TC1CR<TC1S>によって TC1 端子の入力パルスのエッジ、またはコマンドスタートを選択することができます。また TC1CR<MPPG1>によって PPG を連続して出力するか単発で出力するかを選択することができます。

- ・ TC1CR<MPPG1>="0"(連続)の場合

タイマスタート後、アップカウンタの値と TC1DRB の設定値が一致すると $\overline{\text{PPG}}$ 端子のレベルが反転し、INTTC1 割り込み要求が発生します。アップカウンタは、その後もカウントアップを継続し、アップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致すると $\overline{\text{PPG}}$ 端子のレベルが反転し、INTTC1 割り込み要求が発生します。このときアップカウンタはクリアされ、カウント動作および PPG 出力を継続します。

なお、PPG 出力中に TC1CR<TC1S> を “00” に設定すると、 $\overline{\text{PPG}}$ 端子は停止直前のレベルを保持します。

- ・ TC1CR<MPPG1>="1"(単発)の場合

タイマスタート後、アップカウンタの値と TC1DRB の設定値が一致すると $\overline{\text{PPG}}$ 端子のレベルが反転し、INTTC1 割り込み要求が発生します。アップカウンタは、その後もカウントアップを継続し、アップカウンタの値と TC1DRA の設定値が一致すると $\overline{\text{PPG}}$ 端子のレベルが反転し、INTTC1 割り込み要求が発生します。このとき TC1CR<TC1S> は自動的に “00” にクリアされ、タイマは停止します。PPG 出力はタイマが停止したときのレベルを保持します。

タイマスタート時、 $\overline{\text{PPG}}$ 端子は TC1CR<TFF1> によって出力レベルを設定することができますので、正論理/負論理いずれのパルスも出力することが可能です。なお、 $\overline{\text{PPG}}$ 端子は、タイマ F/F1 出力の反転レベルが出力されますので、 $\overline{\text{PPG}}$ 端子を H レベルに設定する場合は TC1CR<TFF1> を “0” に、L レベルに設定する場合は TC1CR<TFF1> を “1” に設定してください。リセット時、タイマ F/F1 は “0” に初期化されます。

注 1) タイマ動作中に TC1DRA、TC1DRB を変更する場合、カウンタのカウント値より十分大きな値を設定してください。タイマ動作中にカウンタのカウント値よりも小さな値をタイマレジスタに設定すると、設定値と異なるパルスが出力されることがあります。

注 2) TC1CR<TFF1> はタイマ動作中に変更しないでください。TC1CR<TFF1> は、初期設定時 (リセット後) のみ正しく設定できます。PPG 出力中にタイマを停止したとき、停止直前の PPG 出力レベルがタイマスタート時の PPG 出力レベルと逆相の場合、それ以降 TC1CR<TFF1> は正しく設定することができなくなります (このとき TC1CR<TFF1> を設定すると、タイマ F/F1 には設定値の逆相レベルが設定されます)。従ってタイマ停止後、PPG 出力を確実に任意のレベルにするにはタイマ F/F1 を初期化する必要があります。初期化するには TC1CR<TC1M> を一度タイマモードに変更し (タイマモードをスタートさせる必要はありません)、再度 PPG 出力モードに設定してください。このとき、同時に TC1CR<TFF1> を設定してください。

注 3) PPG 出力モード時、タイマレジスタへの設定値は以下の条件を満たす必要があります。

TC1DRA > TC1DRB

注 4) TC1DRB は、TC1CR<TC1M> を PPG 出力モードに変更した後に設定してください。

(プログラム例) “H” レベル 800 μs 、“L” レベル 200 μs のパルスを出力。 ($f_c = 20 \text{ MHz}$, CGCR<DV1CK> = “1” 時)

ポートを設定する		
LD	(TC1CR), 10001011B	; PPG 出力モードに設定, ソースクロック選択
LDW	(TC1DRA), 04E2H	; 周期の設定 ($1 \text{ ms} \div 2^4/f_c \mu\text{s} = 04\text{E2H}$)
LDW	(TC1DRB), 00FAH	; “L” レベルパルス幅の設定 ($200 \mu\text{s} \div 2^4/f_c = 00\text{FAH}$)
LD	(TC1CR), 10011011B	; タイマスタート

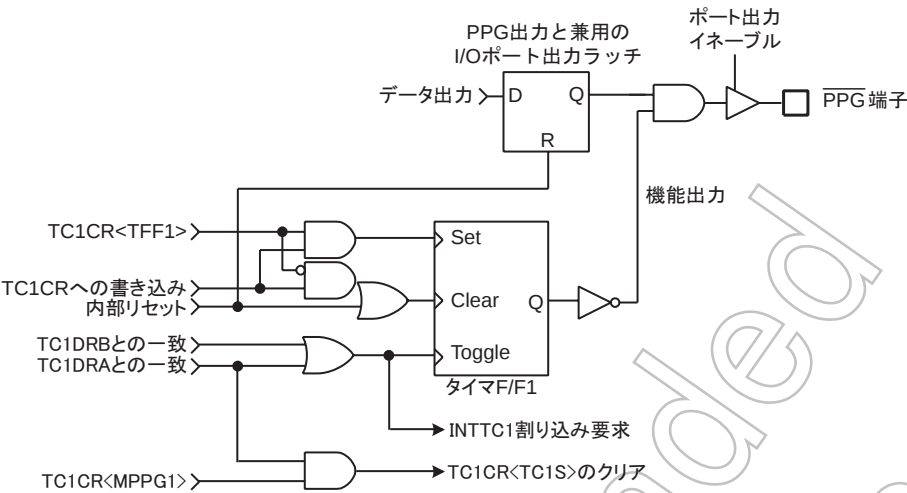


図 10-7 PPG 出力

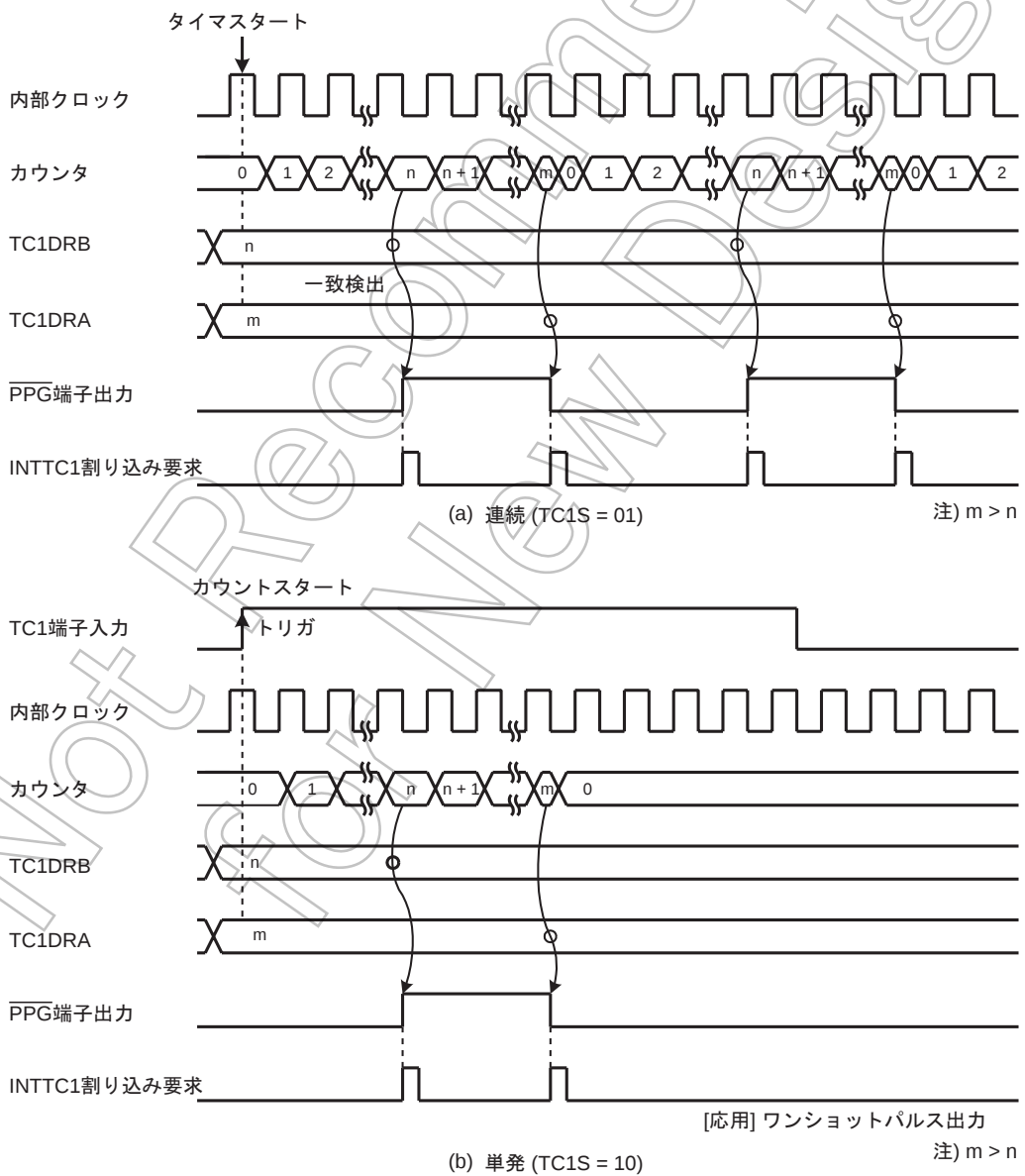


図 10-8 PPG 出力モード タイミングチャート

第 11 章 16 ビットタイマ(CTC)

11.1 構成

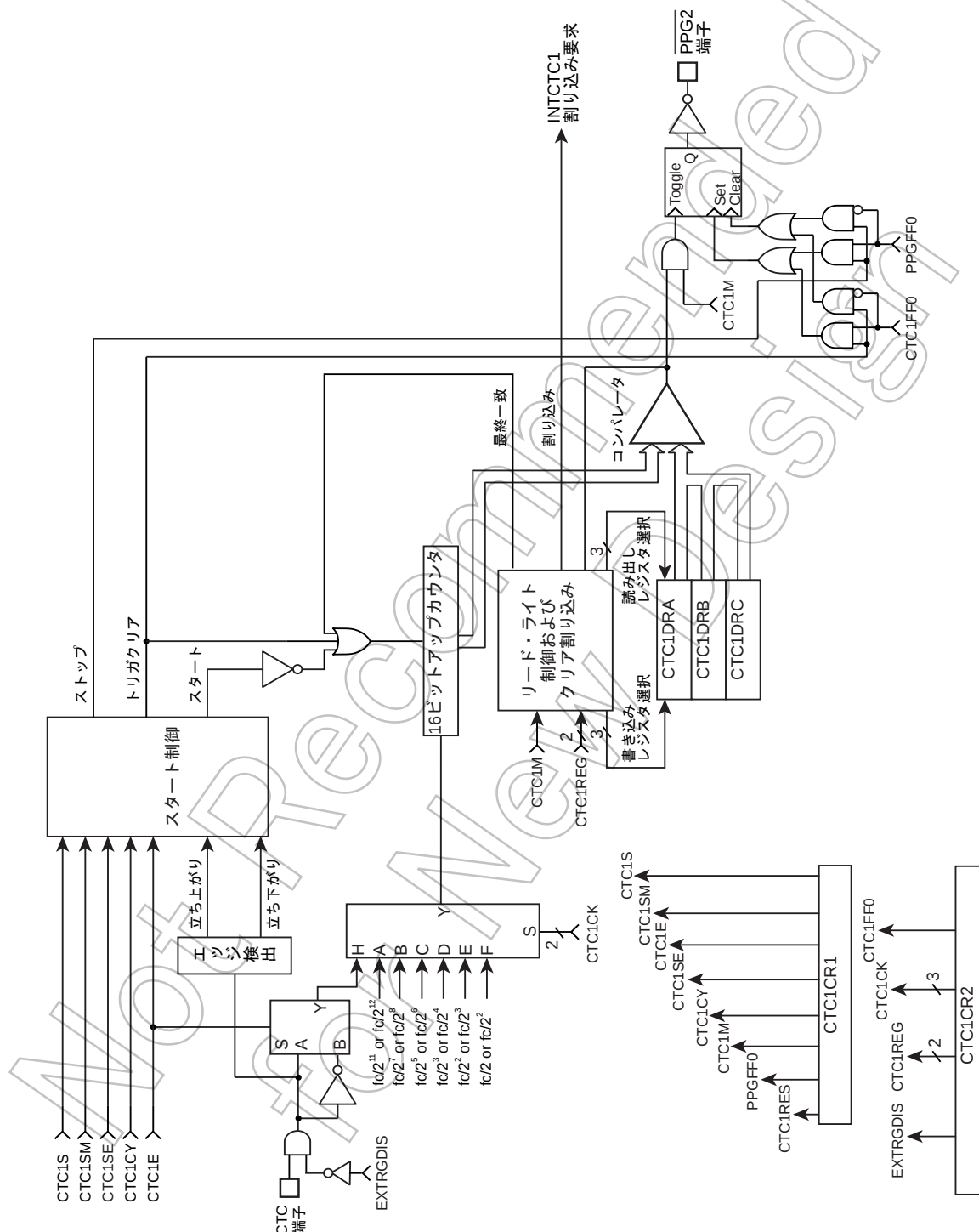


図 11-1 CTC ブロック図

11.2 制御

コンペアタイマカウンタ 1 は、コンペアタイマカウンタ 1 制御レジスタ(CTC1CR1、CTC1CR2)と 3 本の 16 ビットタイマレジスタ(CTC1DRA、CTC1DRB、CTC1DRC)とカウンタ一致フラグレジスタで制御されます。

コンペアタイマレジスタ (CTC1DRH: 00017H, CTC1DRL: 00016H)

CTC1DRA	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	Write only (初期値: *****)
	CTC1DRAH								CTC1DRAL								

CTC1DRB	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	Write only (初期値: *****)
	CTC1DRBH								CTC1DRBL								

CTC1DRC	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	Write only (初期値: *****)
	CTC1DRCH								CTC1DRCL								

注) CTC1DRH/L の A, B, C は書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

コンペアタイマカウンタ 1 制御レジスタ (CTC1CR2: 00015H, CTC1CR1: 00014H)

CTC1CR1 00014H	7	6	5	4	3	2	1	0	R/W (初期値: 0000 0000)
	CTC1RES	PPGFF0	CTC1M	CTC1CY	CTC1SE	CTC1E	CTC1SM	CTC1S	
CTC1CR2 00015H	7	6	5	4	3	2	1	0	R/W (初期値: *000 0000)
	*	EXTRGDIS	CTC1REG		CTC1CK			CTC1FF0	

- 注 1) *: Don't care
注 2) CTC1CR1<CTC1RES>は READ 時 "0" です。
注 3) CTC1DRH/L は、LDW 命令により書き込んでください。設定値は 2 以上にしてください。
注 4) CTC1DRH/L の A, B, C は CTC1CR2<CTC1REG>で設定したレジスタ分書き込んでください。
注 5) CTC1CR2<CTC1REG>で 3REG を選択した場合は、3 回 write を行くと CTC1DRA, CTC1DRB, CTC1DRC の順に書き込みます。

CTC1CR1 の設定

CTC1S	スタート制御	0: ストップ&カウンタクリア 1: コマンドスタート	タイマ	イベント	PPG	R/W
			○	○	○	
CTC1SM	スタートの選択	0: ソフトスタート 1: 外部トリガスタート	○	○	○	
			○	×	○	
CTC1E	外部トリガエッジ選択	0: 片エッジイネーブル 1: 両エッジイネーブル	○	○	○	
			○	×	○	
CTC1SE	外部トリガのスタートエッジ選択	0: 立ち上がりエッジ 1: 立ち下がりエッジ	○	○	○	
			○	○	○	
CTC1CY	サイクル選択	0: 連続 1: 単発	○	○	○	
			○	×	○	
CTC1M	動作モードの設定	0: タイマ/イベントカウンタモード 1: PPG (プログラムパルスジェネレータ) 出力モード				
PPGFF0	PPG 出力選択	0: スタート直後正転出力 1: スタート直後反転出力				
CTC1RES	オールリセット	0: 通常動作 1: CTC1 リセット				

CTC1CR2 の設定

CTC1FF0	タイマ出力 F/F0 制御	0: クリア 1: セット						R/W	
CTC1CK	タイマカウンタの ソースクロックの選択 単位: [Hz]	NORMAL, IDLE モード							
			DV1CK = 0	DV1CK = 1	タイマ	イベント	PPG		
		000	fc/2 ¹¹	fc/2 ¹²	○	-	×		
		001	fc/2 ⁷	fc/2 ⁸	○	-	×		
		010	fc/2 ⁵	fc/2 ⁶	○	-	×		
		011	fc/2 ³	fc/2 ⁴	○	-	×		
		100	fc/2 ²	fc/2 ³	○	-	○注3		
		101	fc/2	fc/2 ²	○	-	○		
		110	-	-	×	×	×		
		111	外部クロック入力 (CTC1 端子入力)		-	○	×		
CTC1REG	タイマカウンタの 使用レジスタの設定	00: CTC1DRA 01: CTC1DRA+CTC1DRB 10: CTC1DRA+CTC1DRB+CTC1DRC 11: Reserved					1REG 2REG 3REG		
EXTRGDIS	外部トリガ入力禁止注4	0: 外部トリガ入力許可 1: 外部トリガ入力禁止							

注 1) fc: クロック [Hz]

注 2) モード、エッジ、スタート、ソースクロック、外部トリガタイマモード制御、PPG 出力制御は、停止状態 (CTC1CR1<CTC1S> = 0 かつ CTC1CR1<CTC1SM> = 0) で設定してください。

注 3) DV1CK = 1 時は、CTC1CR2<CTC1CK> = 100 は使用できません。

注 4) CTC1 タイマで CTC1 入力を使用しない場合は、モード選択にかかわらず、外部トリガ入力禁止 (CTC1CR2<EXTRGDIS> = 1) に設定してください。

注 5) CTC1DRB、CTC1DRC レジスタは PPG 出力モードに設定し、CTC1CR2<CTC1REG>で指定しなければ書き込みできません。

注 6) CTC1CR1<CTC1E>は外部トリガスタート(CTC1CR<CTC1SM> = 1)を選択した場合のみ適用されます。

注 7) データレジスタは CTC1CR2<CTC1REG>で指定したレジスタ数分書き込みを行う必要があります。

注 8) CTC1DRA/B/C への書き込みは、LDW 命令を使用するか、LD 命令により L,H の順に行ってください。

注 9) データレジスタの値は、スタート前に書き込む必要があります。スタート後の変更については、INTCTC1 割り込み後、次の INTCTC1 までの間に書き込む必要があります。

- 注 10) CTC1CR1<CTC1RES> = 1 を選択すると、すべての条件がリセットされます。CTC 回路が動作中でもリセットされ、PPG 出力も"0"になります。ただし、INTCTC1 信号発生中の場合は、INTCTC1 信号に限ってリセットされません。
- 注 11) イベントカウンタモード (タイマモードで CTC 端子入力を選択した場合) の場合は CTC1CR1<CTC1SE>にて外部トリガのカウントするエッジを選択できます。
- 注 12) CTC1CR2<EXTRGDIS>によって外部トリガ入力を禁止すると"0"が入力された状態になります。
- 注 13) トリガスタート時にソフトウェアによって停止する場合は、CTC1CR1<CTC1SM> = 0 かつ CTC1CR1<CTC1S> = 0 を設定してください。
- 注 14) レジスタ数設定とタイマレジスタへの設定値は、下記の条件を満たす必要があります。

レジスタ数設定		タイマレジスタ値条件
CTC1REG	1Reg	CTC1DRA ≥ 2
	2Reg	CTC1DRB > CTC1DRA + 1 かつ CTC1DRA ≥ 2
	3Reg	CTC1DRC > CTC1DRB + 1 かつ CTC1DRB > CTC1DRA + 1 かつ CTC1DRA ≥ 2

11.3 機能

コンペアタイマカウンタ 1 には、タイマ、イベントカウンタ、プログラムパルスジェネレータ出力の 3 つのモードがあります。

11.3.1 タイマモード、ソフトスタート

内部クロックでカウントアップ (16 bit カウンタ) するモードです。カウンタ値とコンペアタイマレジスタ 1A (CTC1DRA) 設定値との一致で INTCTC1 割り込み要求が発生し、カウンタがクリアされます。カウンタクリア後もカウントアップを継続します。

表 11-1 コンペアタイマカウンタ 1 の内部クロックソース (例: $f_c = 20 \text{ MHz}$)

CTC1CK	NORMAL, IDLE モード			
	DV1CK = 0		DV1CK = 1	
	分解能[μs]	最大設定時間[s]	分解能[μs]	最大設定時間[s]
000	102.4	6.71	204.8	13.42
001	6.4	0.419	12.8	0.839
010	1.6	0.105	3.2	0.210
011	0.4	26.21 m	0.8	52.43 m
100	0.2	13.11 m	0.4	26.21 m
101	0.1	6.55 m	0.2	13.11 m
110	-	-	-	-

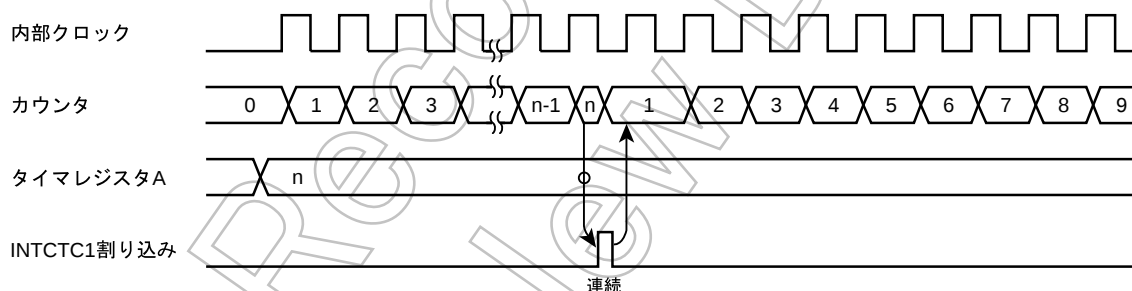


図 11-2 タイマモードタイミングチャート

注) CTC 入力ポート (P47) を入力ポート設定にしていると、ポート入力エッジによりタイマカウンタがリセットされます。通常タイマとして使用する場合は、CTC1CR2<EXTRGDIS>を"1"に設定するか、P47 を出力に設定してください。

11.3.2 タイマモード、外部トリガスタート

CTC 端子入力 (立ち上がり/立ち下がりスタートのエッジ選択は CTC1CR1<CTC1SE>の選択で行います。) をトリガにしてカウントをスタートするタイマモードです (ソースクロックは内部クロックです)。連続の場合はカウンタ値と CTC1DRA 設定値との一致で INTCTC1 割り込み要求が発生させ、カウンタをクリアし、再スタートします。停止は、CTC 端子入力により停止し、次の CTC 端子入力にて再開します。単発の場合はカウンタ値と CTC1DRA 設定値の一致で INTCTC1 割り込み要求が発生し、カウンタはクリアされて停止します。CTC 端子入力によりカウントアップは再開します。CTC1CR1<CTC1E>="1" の場合、カウントスタート用のトリガのエッジと逆方向のエッジ入力でカウンタはクリアされ、カウントストップします。このモードは、一定のパルス幅をもったパルス入力で割り込みを発生させることができます。CTC1CR1<CTC1E>="0" の場合は逆方向のエッジ入力は無視されます。

(I) 立ち上がりエッジスタート、片エッジイネーブル選択

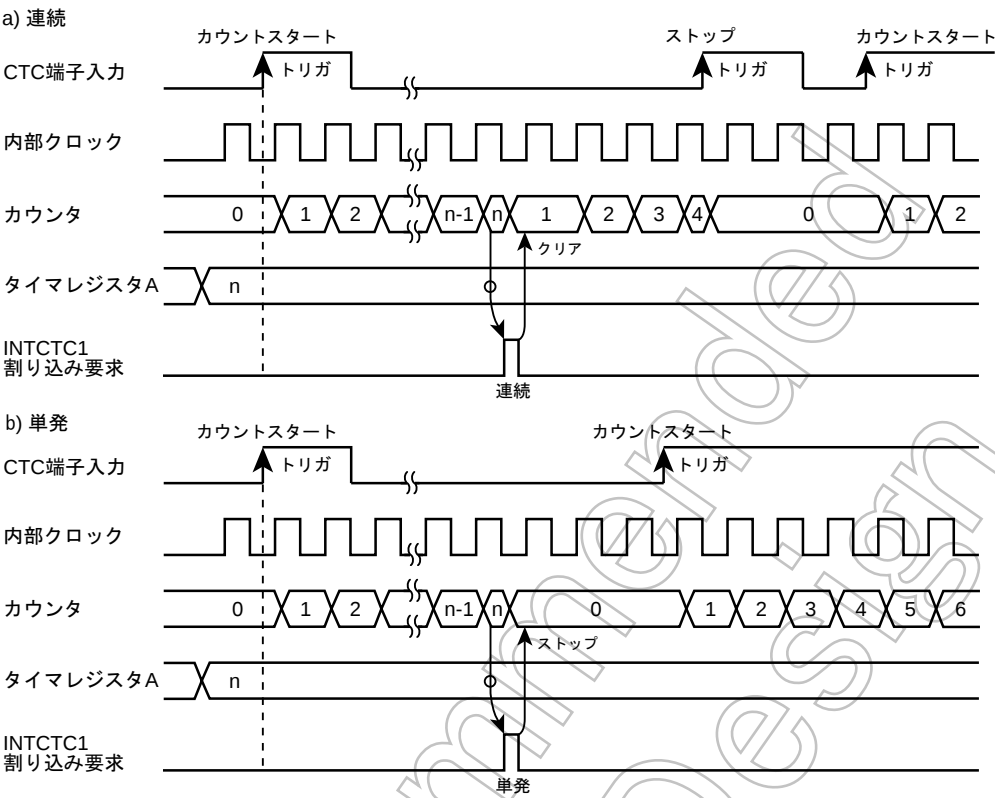
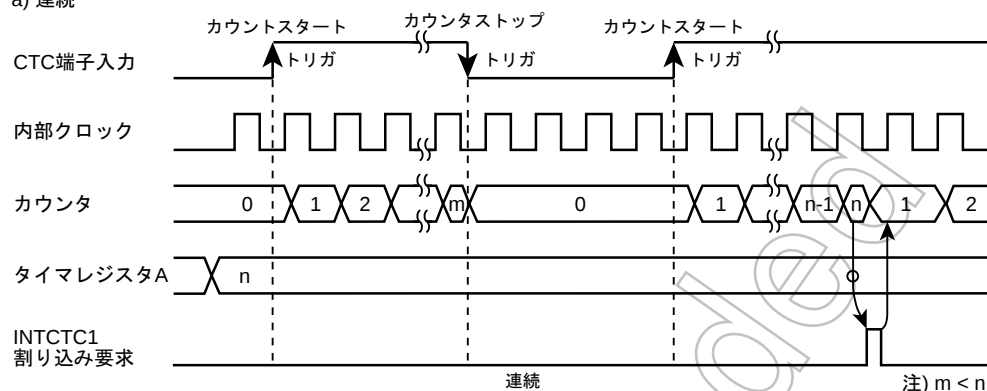


図 11-3 外部トリガモードタイミングチャート

(Ⅱ) 立ち上がりエッジスタート、両エッジイネーブル選択時

a) 連続



a) 単発

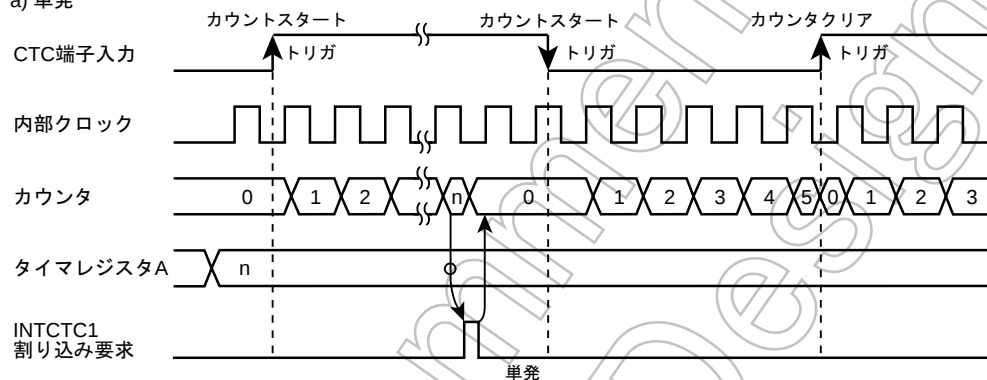


図 11-4 外部トリガモードタイミングチャート

11.3.3 イベントカウンタモード

CTC 端子入力のエッジ (立ち上がり/立ち下がり)のエッジ選択は CTC1CR1<CTC1SE>によって行います。)でカウントアップするモードです。カウンタ値と CTC1DRA 設定値との一致で INTCTC1 割り込み要求が発生し、カウンタはクリアされます。カウンタクリア後も CTC 端子入力のエッジごとにカウントアップします。最大印加周波数は表 11-2 のとおりです。一致検出は選択されたエッジとは逆側のエッジにて行われますので、必ず入力してください。

立ち上がりエッジ選択時

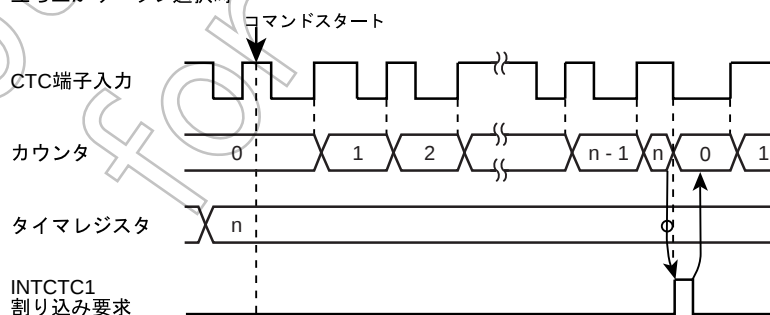


図 11-5 イベントカウンタモード タイミングチャート

表 11-2 コンペアタイマカウンタ 1 の外部クロックソース

	NORMAL, IDLE モード
最大印加周波数 [Hz]	$f_c/2^2$ 未満
最小パルス幅	$2^2/f_c$ 以上

11.3.4 プログラマブルパルスジェネレート (PPG) 出力モード

PPG 出力モードはカウンタにより任意のデューティと周期を待つパルス波形を作り、出力するタイマモードです。カウンタは CTC 端子入力のエッジまたはコマンドでスタートします。CTC 端子入力は立ち上がり/立ち下がり、また、片エッジ/両エッジの組み合わせを選択可能です。それぞれ CTC1CR1<CTC1SE>、CTC1CR1<CTC1E> にて設定可能です。ソースクロックは内部クロックです。CTC1DR A/B/C レジスタとの一致で各モードに対応したタイマ出力 F/F を反転します。

次に CTC1DR A/B/C レジスタとの一致でタイマ出力 F/F を再び反転します。割り込み要求は CTC1CR2<CTC1REG> で設定した最大レジスタ値との一致時に INTCTC1 割り込み要求が発生します。タイマ出力 F/F は、リセット時“0”にクリアされます。また、CTC1CR2<CTC1FF0> でタイマ出力 F/F の初期値を設定することができます。この設定により正論理/負論理いずれのパルスも出力可能です。スタート直後の初期値から正論理/負論理を選択したい場合は CTC1CR1<PPGFF0> での選択も可能です。

なお、CTC1DRB、CTC1DRC レジスタは PPG 出力モードで、かつ、CTC1CR2<CTC1REG> にて使用レジスタを設定していないと書き込みできません。また、レジスタ数設定は動作中でも変更することができます。ただし、この場合 INTCTC1 出力後、次の INTCTC1 が出力されるまでの間にレジスタ数設定とデータレジスタの値を書き込む必要があります。レジスタ数を変えずにデータレジスタの値だけを変更する場合も同様の期間内に変更しなければいけません。

表 11-3 コンペアタイマカウンタ 1 の内部クロックソース (例: $f_c = 20\text{ MHz}$)

CTC1CK	NORMAL, IDLE モード			
	DV1CK = 0		DV1CK = 1	
	分解能[μs]	最大設定時間[s]	分解能[μs]	最大設定時間[s]
000	-	-	-	-
001	-	-	-	-
010	-	-	-	-
011	-	-	-	-
100	0.2	13.11m	-	-
101	0.1	6.55m	0.2	13.11m
110	-	-	-	-

注) CTC 入力ポート(P47)を入力ポートに設定すると、エッジ入力によりタイマカウンタがリセットされます。PPG 出力モードで外部トリガスタートを使用しない場合は、CTC1CR2<EXTRGDIS>を"1"に設定するか、P47 を出力に設定してください。

- (I) 1レジスタ (CTC1REG = 00)
コマンドスタートに設定した場合

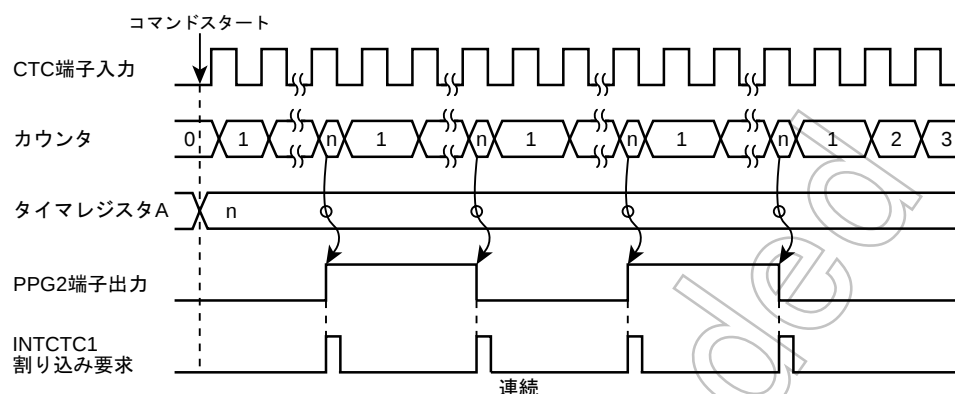


図 11-6 1 レジスタコマンドスタートモードタイミングチャート

- (II) 2レジスタ (CTC1REG = 01)
外部トリガ立ち上がりスタート、片エッジイネーブルに設定した場合

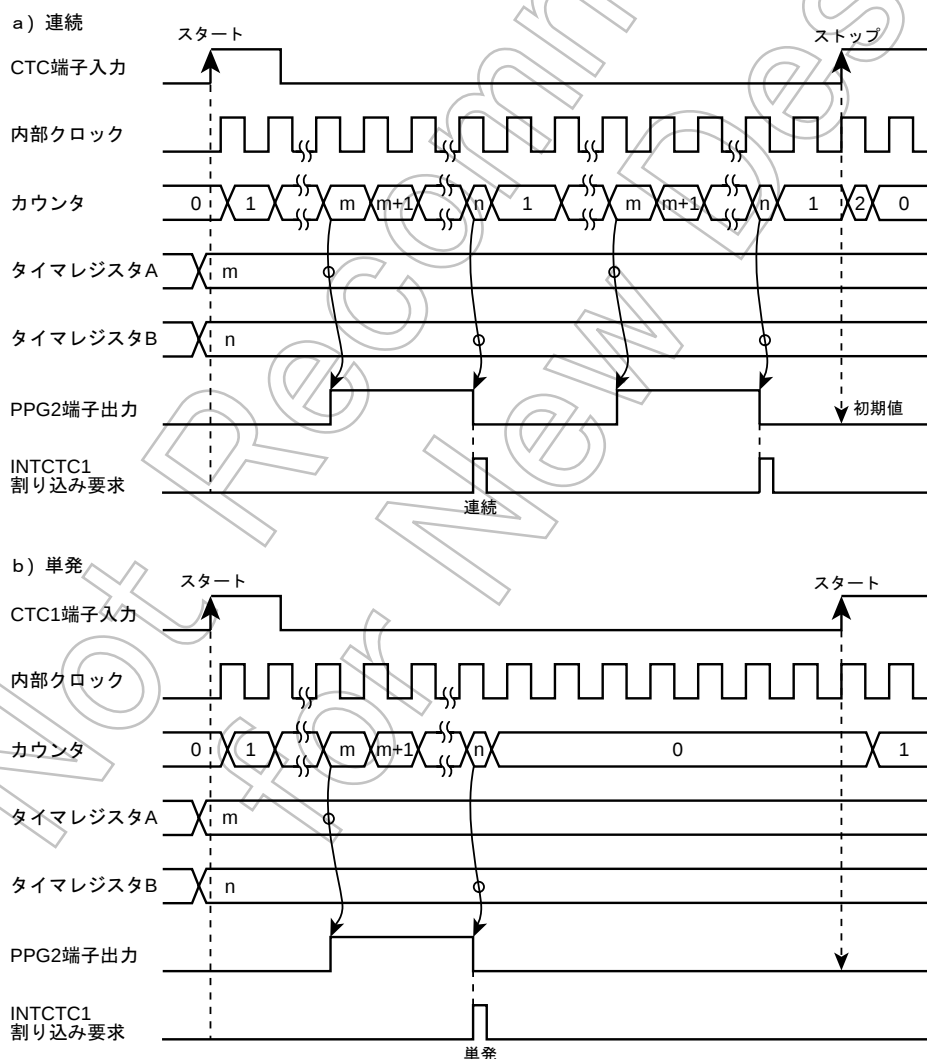


図 11-7 2 レジスタ片エッジトリガスタートモードタイミングチャート

外部トリガ立ち上がりスタート、両エッジイネーブルに設定した場合

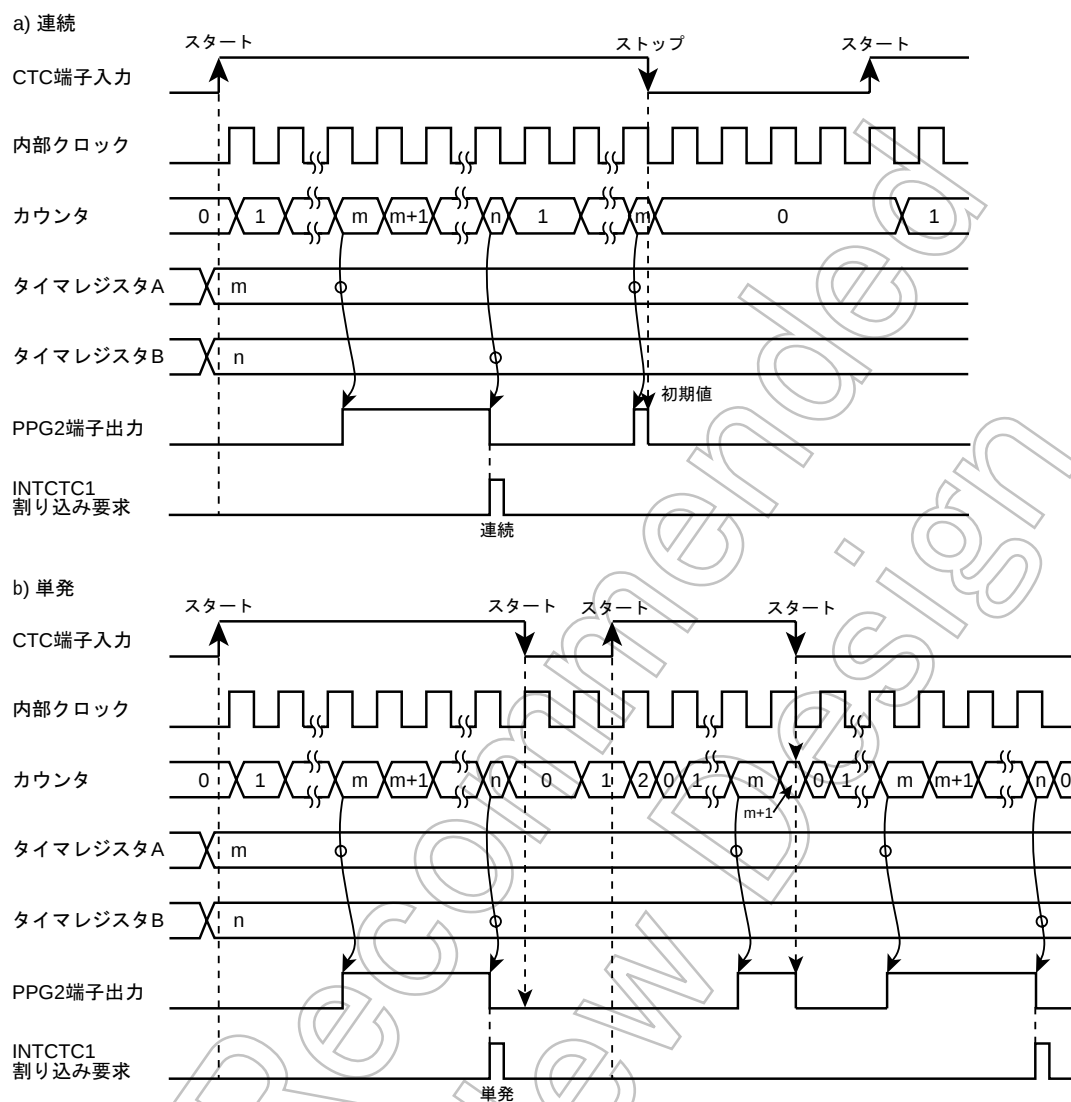
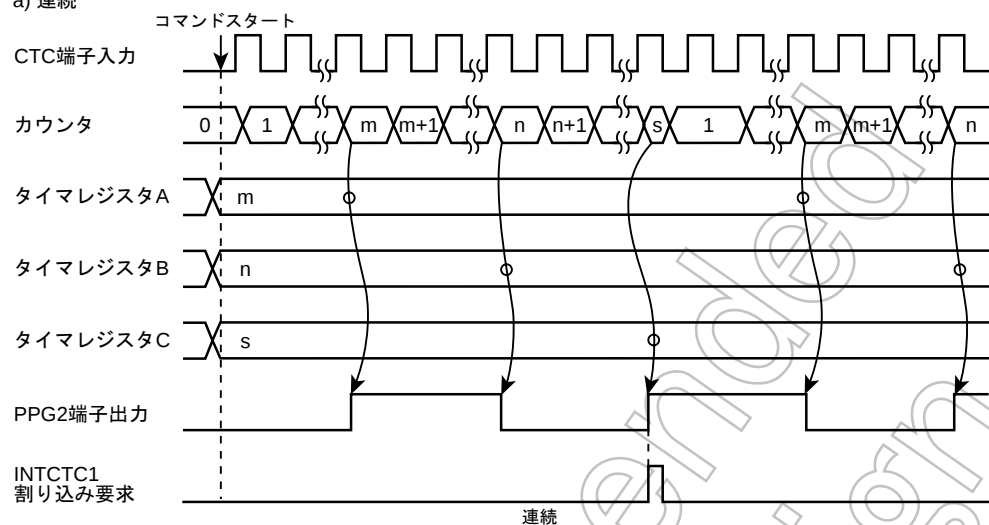


図 11-8 2 レジスタ両エッジトリガスタートモードタイミングチャート

(Ⅲ) 3レジスタ (CTC1REG = 10)
コマンドスタートに設定した場合

a) 連続



a) 単発

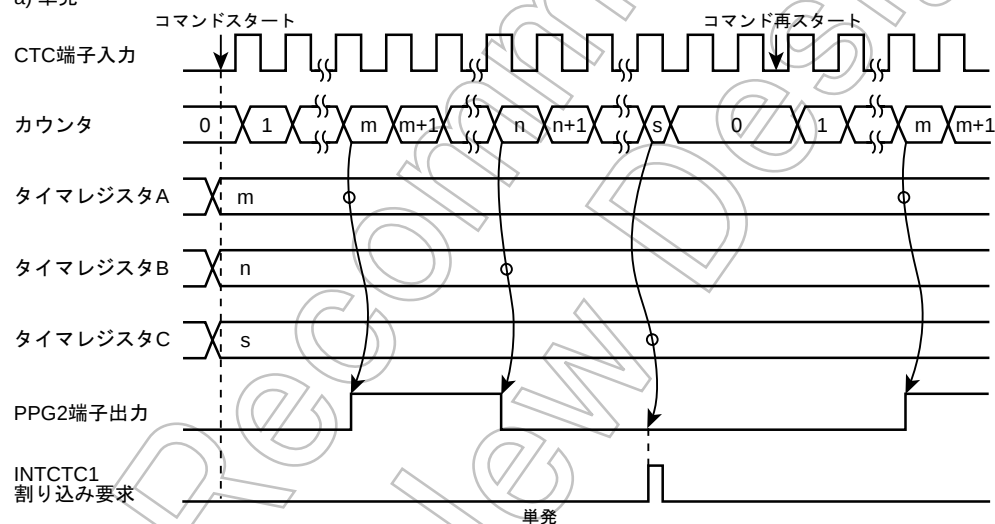


図 11-9 3 レジスタコマンドスタートモードタイミングチャート

PPG 出力時の CTC1CR2<CTC1FF0>と CTC1CR1<PPGFF0>設定によるスタート時の動作詳細

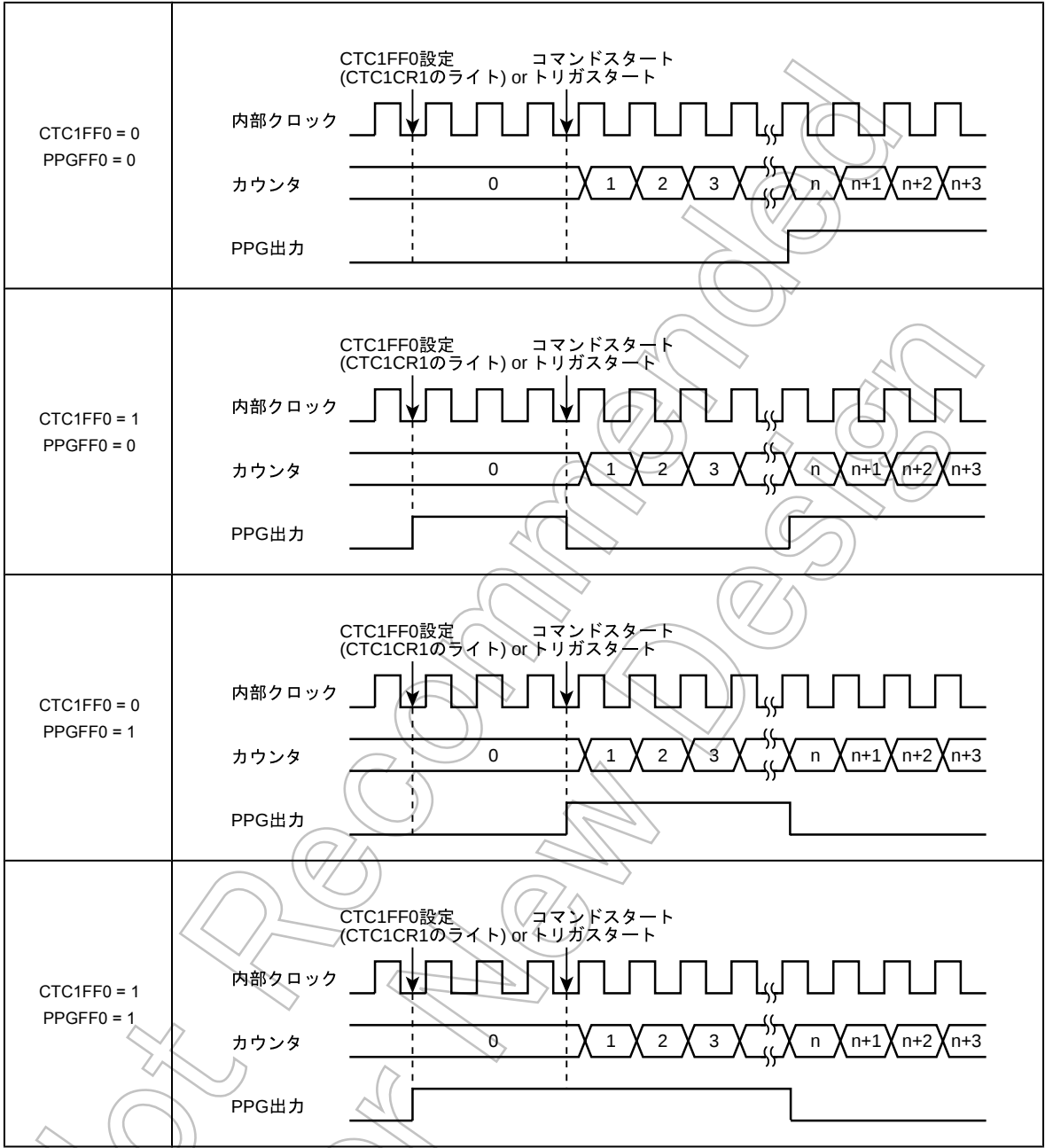


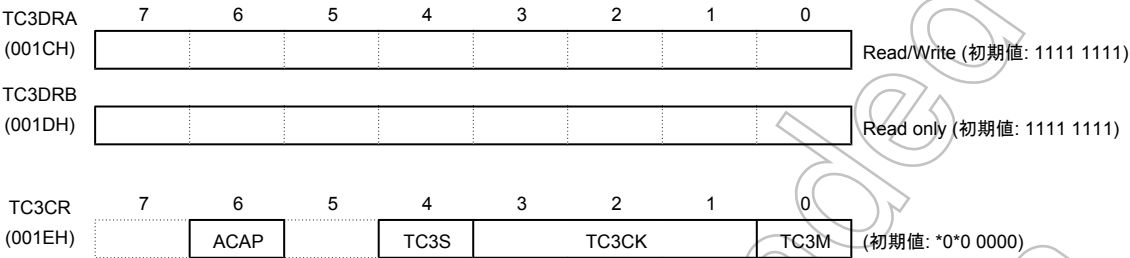
図 11-10 PPG 出力設定によるタイミングチャート

CTC1CR2<CTC1FF0>設定とスタートの間に PORT 兼用出力を PPG 出力に切り替えることによって、PPG 出力の初期値を決定できます。

12.2 制御

タイマカウンタ 3 は、タマカウンタ 3 制御レジスタ(TC3CR)と 2 本の 8 ビットタイマレジスタ (TC3DRA,TC3DRB)で制御されます。

タイマカウンタ 3 のタイマレジスタと制御レジスタ



ACAP	自動キャプチャ制御	0: - 1: 自動キャプチャ	R/W
TC3S	タイマカウンタ 3 のスタート制御	0: ストップ&カウンタクリア 1: スタート	R/W
TC3CK	タイマカウンタ 3 のソースクロックの選択 単位: [Hz]	NORMAL, IDLE モード	
		DV1CK = 0DV1CK = 1	
		000	fc/2 ¹³ fc/2 ¹⁴
		001	fc/2 ¹² fc/2 ¹³
		010	fc/2 ¹¹ fc/2 ¹²
		011	fc/2 ¹⁰ fc/2 ¹¹
		100	fc/2 ⁹ fc/2 ¹⁰
		101	fc/2 ⁸ fc/2 ⁹
		110	fc/2 ⁷ fc/2 ⁸
		111	外部クロック (TC3 端子入力)
TC3M	タイマカウンタ 3 の動作モードの選択	0: タイマ/イベントカウンタモード 1: キャプチャモード	R/W

- 注 1) fc: 高周波クロック [Hz] *: Don't care
- 注 2) 動作モード, ソースクロックは、タイマカウンタ停止 (TC3CR<TC3S> = 0) 状態で設定してください。
- 注 3) タイマレジスタ 3 (TC3DRA)への設定値は、次の条件を満たす必要があります。
TC3DRA > 1 (タイマ/イベントカウンタモード時)
- 注 4) 自動キャプチャ (TC3CR<ACAP>)はタイマ/イベントカウンタモード時のみ使用可能です。
- 注 5) TC3CR に対しリード命令を実行すると、ビット 5,7 は、不定値が読み込まれます。
- 注 6) タイマが動作中 (TC3CR<TC3S>=1) のときは、TC3DRA には書き込まないでください。
- 注 7) STOP モードを起動すると、スタート制御 (TC3CR<TC3S>)は自動的に “0” にクリアされ、タイマは停止します (その他のレジスタの値は保持されます)。STOP モード解除後、タイマカウンタを使用する場合は、TC3CR<TC3S>を “1” に再設定してください。

12.3 機能

タイマカウンタ 3 には、タイマ、イベントカウンタ、キャプチャの 3 つの動作モードがあります。

12.3.1 タイマモード

タイマモードは、内部クロックでカウントアップするモードです。アップカウンタの値とタイマレジスタ 3A (TC3DRA) の設定値が一致すると INTTC3 割り込みが発生し、アップカウンタがクリアされます。アップカウンタはクリア後もカウントアップを継続します。

なお、TC3CR<ACAP> を “1” にセットすると、以降アップカウンタの値が継続してタイマレジスタ 3B (TC3DRB) に取り込まれます (自動キャプチャ機能)。タイマ動作中のカウント値は、TC3DRB に対してリード命令することにより確認することができます。

注) 一致検出直後のアップカウンタの 00H は、TC3DRB に取り込まれません(図 12-2)。

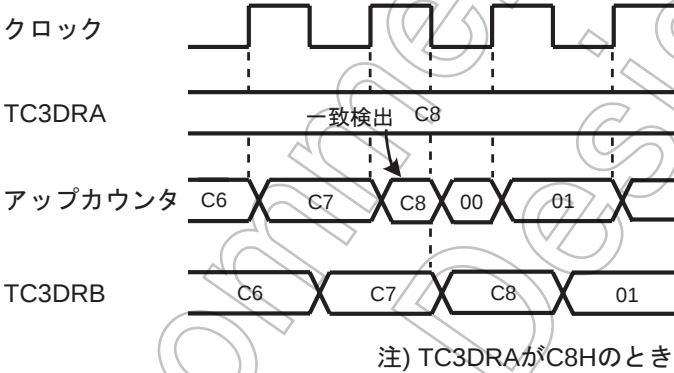
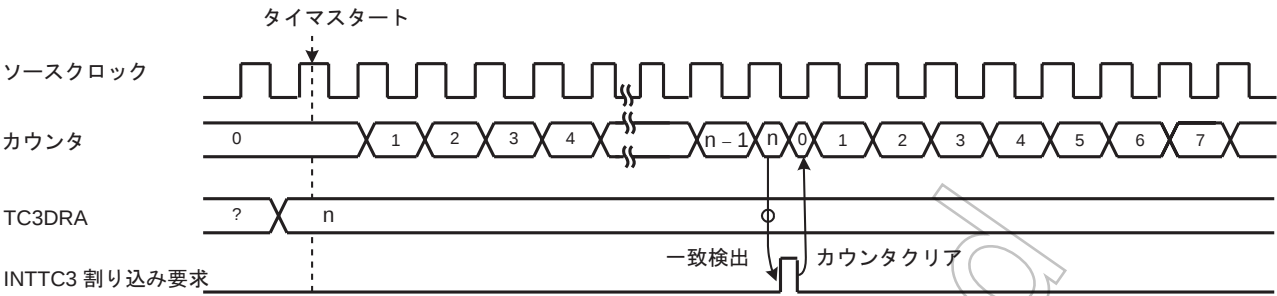


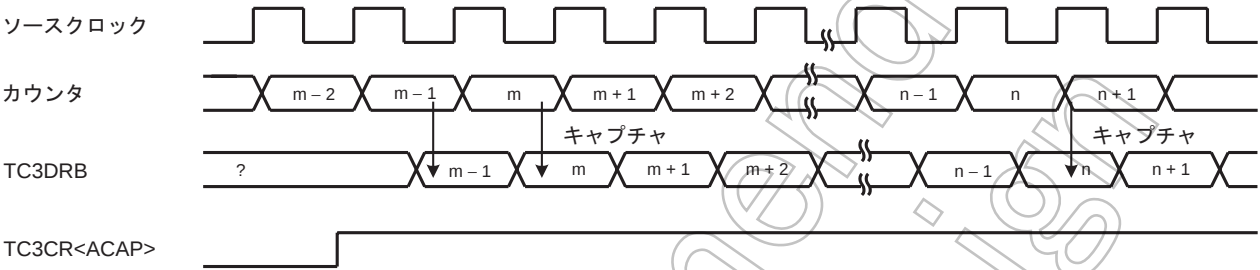
図 12-2 自動キャプチャ機能

表 12-1 タイマカウンタ 3 の内部クロックソース (例: $f_c = 20\text{ MHz}$ 時)

TC3CK	NORMAL, IDLE モード			
	DV1CK = 0		DV1CK = 1	
	分解能 [μs]	最大設定時間 [ms]	分解能 [μs]	最大設定時間 [ms]
000	409.6	104.45	819.2	208.90
001	204.8	52.22	409.6	104.45
010	102.4	26.11	204.8	52.22
011	51.2	13.06	102.4	26.11
100	25.6	6.53	51.2	13.06
101	12.8	3.06	25.6	6.53
110	6.4	1.63	12.8	3.06



(a) タイマモード



(b) 自動キャプチャ

図 12-3 タイマモードタイミングチャート

12.3.2 イベントカウンタモード

イベントカウンタモードは、TC3 端子入力の入力パルスの立ち上がりエッジでカウントアップするモードです。

アップカウンタの値と TC3DRA の設定値が一致すると INTTC3 割り込み要求が発生し、アップカウンタはクリアされます。アップカウンタのクリア後も TC3 端子入力の立ち上がりエッジごとにカウントアップを継続します。なお、一致検出は立ち下がりエッジで行われますので、INTTC3 割り込み要求は、アップカウンタと TC3DRA が同値になった直後の立ち下がりエッジで発生します。

最大印加周波数は、表 12-2 のとおりです。“H”、“L” レベルとも 1 マシンサイクル以上のパルス幅が必要です。

なお、TC3CR<ACAP> を “1” にセットすると、以降アップカウンタの値が継続してタイマレジスタ B(TC3DRB)に取り込まれます（自動キャプチャ機能）。タイマ動作中のカウント値は、TC3DRB に対してリード命令することにより確認することができます。

注) 一致検出直後のアップカウンタの 00H は、TC3DRB に取り込まれません(図 12-2)。

(プログラム例) TC3 端子に 50 Hz のパルスを入力し、0.5 s ごとに割り込みを発生させる。

```
LD      (TC3CR), 00001110B    ; クロックモードの設定
LD      (TC3DRA), 19H         ; 0.5 s ÷ 1/50 = 25 = 19H
LD      (TC3CR), 00011110B    ; TC3 スタート
```

表 12-2 TC3 端子の外部クロックソース

	最小パルス幅
	NORMAL, IDLE モード
“H” 幅	$2^2/f_c$
“L” 幅	$2^2/f_c$

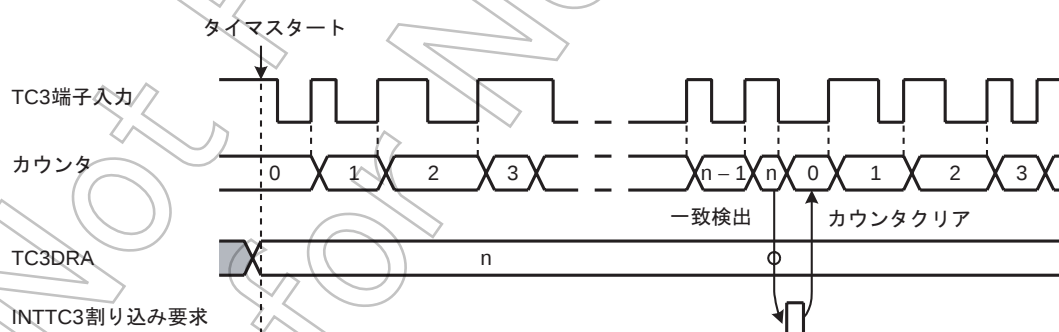


図 12-4 イベントカウンタモードタイミングチャート

12.3.3 キャプチャモード

キャプチャモードは、TC3 端子入力のパルス幅、周期、デューティなどを内部クロックで測定するモードで、リモコン信号のデコードや AC50/60 Hz 識別などに利用することができます。

タイマスタート後、TC3 端子入力の立ち下がりエッジを検出すると、そのときのアップカウンタの値が TC3DRB に取り込まれます。その後、立ち上がりエッジを検出すると、そのときのアップカウンタの値が TC3DRA に取り込まれ、INTTC3 割り込み要求が発生します。このときアップカウンタはクリアされます。通常は INTTC3 の割り込み処理で TC3DRB、TC3DRA を読み出します。アップカウンタのクリア後もカウントは継続し、続けて次のキャプチャが行われます。

なお、タイマスタート直後に立ち上がりエッジを検出した場合、TC3DRB のキャプチャは行われず TC3DRA のキャプチャのみで INTTC3 割り込み要求が発生します。このとき TC3DRB に対してリード命令を実行すると、前回のキャプチャ終了時の値 (リセット直後の場合 "FF") が読み込まれます。

最小入力パルス幅は、 $TC3CR < TC3S >$ によって選択されたソースクロックの 1 サイクル幅以上必要です。

キャプチャ動作中、エッジが検出される前にアップカウンタがオーバフロー (FFH) すると INTTC3 割り込み要求が発生します。オーバフローが発生すると TC3DRA は FFH にセットされアップカウンタはクリアされます。その後、アップカウンタはカウントを継続しますが、キャプチャおよびオーバフロー検出は TC3DRA を読み出すまで実行されません。キャプチャおよびオーバフロー検出は、TC3DRA を読み出すと再開しますので、通常は TC3DRB を先に読み出してください。

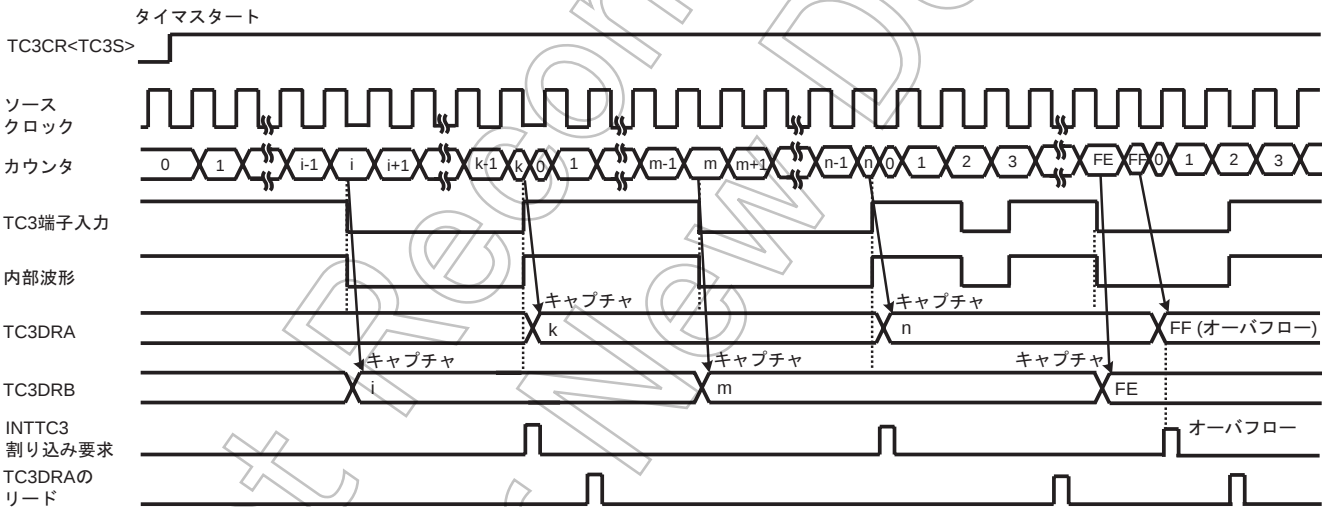
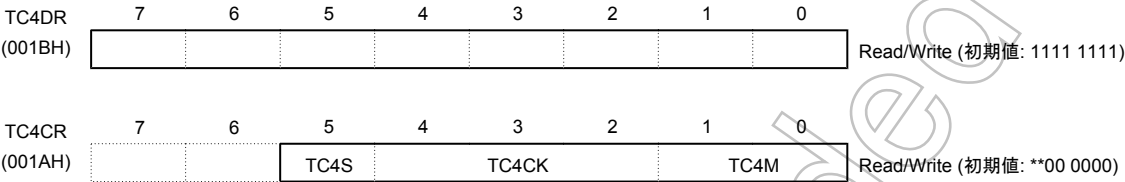


図 12-5 キャプチャモードタイミングチャート

13.2 制御

タイマカウンタ 4 は、タイマカウンタ 4 制御レジスタ (TC4CR) とタイマレジスタ 4 (TC4DR) で制御されます。

タイマカウンタ 4 のタイマレジスタと制御レジスタ



TC4S	タイマカウンタ 4 のスタート制御	0: ストップ&カウンタクリア 1: スタート		R/W	
TC4CK	タイマカウンタ 4 のソースクロックの選択 単位: [Hz]		NORMAL, IDLE モード		R/W
			DV1CK = 0	DV1CK = 1	
		000	fc/2 ¹¹	fc/2 ¹²	
		001	fc/2 ⁷	fc/2 ⁸	
		010	fc/2 ⁵	fc/2 ⁶	
		011	fc/2 ³	fc/2 ⁴	
		100	fc/2 ²	fc/2 ³	
		101	fc/2	fc/2 ²	
		110	(fc)(注 8)	(fc/2)(注 8)	
111	外部クロック (TC4 端子入力)				
TC4M	タイマカウンタ 4 の動作モードの選択	00: タイマ/イベントカウンタモード 01: Reserved 10: プログラマブルデバイダ出力 (PDO) モード 11: パルス幅変調 (PWM) 出力モード		R/W	

- 注 1) fc: 高周波クロック [Hz], *: Don't care
- 注 2) タイマレジスタへの設定値は次の条件を満足する必要があります。
1 ≤ TC4DR ≤ 255
- 注 3) タイマ動作開始時 (TC4CR<TC4S> = "0" → "1") またはタイマの動作禁止時 (TC4CR<TC4S> = "1" → "0") は、TC4CR < TC4M, TC4CK>を書き替えないでください。また、タイマ動作中(TC4CR<TC4S> = "1" → "1") も TC4CR<TC4M, TC4CK>を書き替えないでください。動作中に選択/変更を行うと正常にカウント動作が行われません。
- 注 4) イベントカウンタモード, PWM 出力モードは NORMAL および IDLE モードでのみ使用可能です。
- 注 5) STOP モードを起動すると TC4CR<TC4S>は自動的に "0" にクリアされます。
- 注 6) TC4CR のビット 6, 7 はリードすると不定値が読み込まれます。
- 注 7) タイマモード、イベントカウンタモード、PDO モード時は、タイマ動作中に TC4DR を書き替えないでください。
- 注 8) 高周波クロック fc が 10 MHz を超える場合には、TC4CR<TC4CK> = 110 のソースクロック選択を行わないでください。
- 注 9) 動作モード別による使用可能ソースクロックは下記を参照してください。

		タイマモード	イベントカウンタモード	PDO モード	PWM モード
	TC4CK	000	○	—	○
		001	○	—	○
		010	○	—	○
		011	○	—	○
		100	—	—	○
		101	—	—	○
		110	—	—	○
		111	—	—	○

13.3 機能

タイマカウンタ 4 には、タイマ、イベントカウンタモード、プログラマブルデバイダ出力 (PDO)、パルス幅変調 (PWM) 出力の 4 つの動作モードがあります。

13.3.1 タイマモード

タイマモードは、内部クロックでカウントアップするモードです。アップカウンタの値と TC4DR の設定値が一致すると INTTC4 割り込み要求が発生し、アップカウンタがクリアされます。アップカウンタはクリア後もカウントアップを継続します。

表 13-1 タイマカウンタ 4 の内部クロックソース (例: $f_c = 20 \text{ MHz}$ 時)

TC4CK	NORMAL, IDLE モード			
	DV1CK = 0		DV1CK = 1	
	分解能 [μs]	最大設定時間 [ms]	分解能 [μs]	最大設定時間 [ms]
000	102.4	26.11	204.8	52.22
001	6.4	1.63	12.8	3.28
010	1.6	0.41	3.2	0.82
011	0.4	0.10	0.8	0.20

13.3.2 イベントカウンタモード

イベントカウンタモードは、TC4 端子の入力パルスの立ち上がりエッジでカウントアップするモードです。

アップカウンタの値と TC4DR の設定値が一致すると INTTC4 割り込み要求が発生し、アップカウンタはクリアされます。アップカウンタのクリア後も TC4 端子の立ち上がりエッジごとにカウントアップを継続します。なお、一致検出は TC4 端子入力の立ち下がりエッジで行われますので、INTTC4 割り込み要求は、アップカウンタと TC4DR が同値になった後の立ち下がりエッジで発生します。

TC4 端子への最小入力パルス幅は、表 13-2 のとおりです。“H”、“L” レベルとも 2 マシンサイクル以上のパルス幅が必要です。

注) イベントカウンタモードは NORMAL および IDLE モードでのみ使用可能です。

表 13-2 タイマカウンタ 4 の外部クロックソース

	最小パルス幅
	NORMAL, IDLE モード
“H” 幅	$2^3/f_c$
“L” 幅	$2^3/f_c$

13.3.3 プログラマブルデバイダ出力 (PDO) モード

プログラマブルデバイダ出力 (PDO) モードは内部クロックのカウントによってデューティ約 50% のパルスを出力するモードです。

タイマスタート後、アップカウンタの値と TC4DR の設定値が一致すると $\overline{\text{PDO4}}$ 端子のレベルが反転し、INTTC4 割り込み要求が発生します。このときアップカウンタはクリアされ、カウントアップ

を継続します。その後、アップカウンタの値と TC4DR の設定値が一致すると $\overline{\text{PDO4}}$ 端子のレベルが反転し、INTTC4 割り込み要求が発生します。このときアップカウンタはクリアされ、カウント動作および PDO 出力を継続します。

タイマ停止時、 $\overline{\text{PDO4}}$ 端子は H レベルになります。従って $\overline{\text{PDO4}}$ 端子が L レベルのときにタイマを停止すると、デューティパルスが設定値よりも短くなることがあります。

(プログラム例) 1024 Hz のパルス出力。(fc = 20.0 MHz 時、CGCR<DV1CK>=0 時)

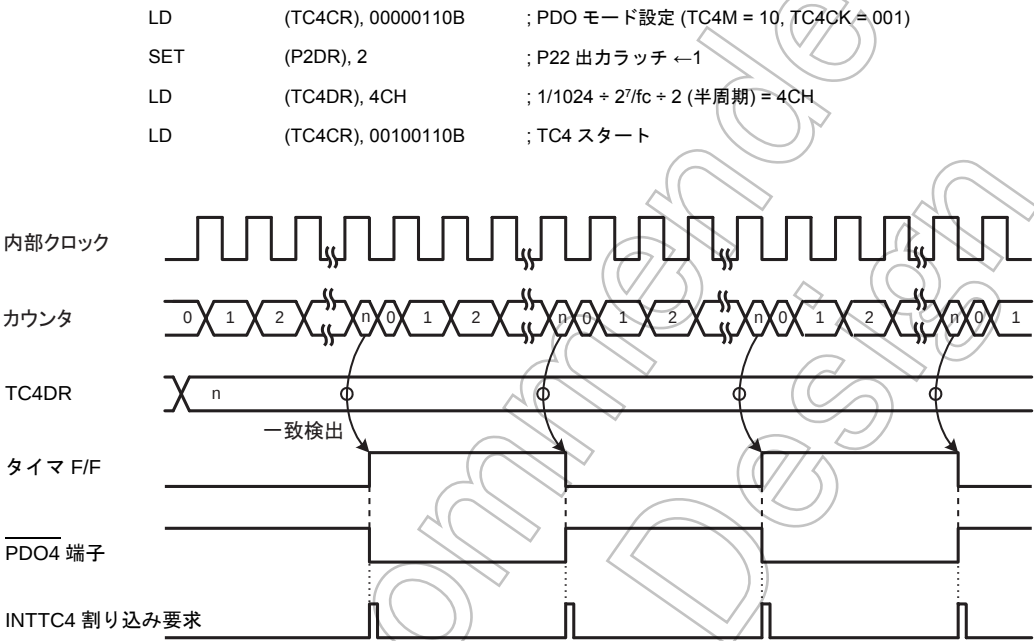


図 13-2 PDO モードタイミングチャート

13.3.4

パルス幅変調 (PWM) 出力モード

パルス幅変調 (PWM) モードは、内部クロックによって分解能 8 ビットの PWM パルスを出力するモードです。

タイマスタート後、アップカウンタの値と TC4DR の設定値が一致すると $\overline{\text{PWM4}}$ 端子のレベルが L レベルになります。アップカウンタはその後もカウントアップを継続し、アップカウンタがオーバーフローすると $\overline{\text{PWM4}}$ 端子は H レベルになり、INTTC4 割り込み要求が発生します。

タイマ停止時、 $\overline{\text{PWM4}}$ 端子は H レベルになります。従って $\overline{\text{PWM4}}$ 端子が L レベルのときにタイマを停止すると、一周期が設定値よりも短くなることがあります。

TC4DR はシフトレジスタ (2 段) 構成で、PWM 出力中に TC4DR を書き替えても一周期分の出力が終了するまで切り替わりませんので、連続的に出力を変更することができます。なお、初回は TC4DR にデータ設定後、TC4CR<TC4S>によりスタートした時点でシフトされます。

- 注 1) PWM 出力モードは NORMAL および IDLE モードでのみ使用可能です。
- 注 2) PWM 出力モード時、TC4DR への書き込みは、割り込み要求信号 INTTC4 割り込みが発生した直後 (通常は INTTC4 割り込みサービスルーチン内) に行ってください。TC4DR への書き込みと INTTC4 割り込みのタイミングが重なった場合、書き込み途中の値がシフト動作されるため、次の INTTC4 割り込みまでの間、設定値と異なるパルスが出力されることがあります。

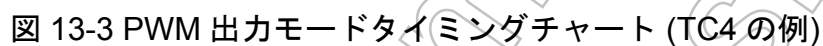


表 13-3 PWM モード (例: $f_c = 20 \text{ MHz}$ 時)

TC4CK	NORMAL, IDLE モード			
	DV1CK = 0		DV1CK = 1	
	分解能 [μs]	一周期 [μs]	分解能 [μs]	一周期 [μs]
000	-	-	-	-
001	-	-	-	-
010	-	-	-	-
011	400	102.4	800	204.8
100	200	51.2	400	102.4
101	100	25.6	200	51.2
110	-	-	-	-

Not Recommended
for New Design

第 14 章 モータ制御回路 (PMD: Programmable Motor Driver)

TMP88FH41UG は正弦波波形出力用のモータ制御回路を 1ch 内蔵しています。このモータ制御回路では、センサレス/センサ付きのブラシレス DC モータ、AC モータを制御でき、その主要機能として以下のものをハードウェアで内蔵することでソフトウェアの負荷を軽減し、容易に正弦波モータ制御を実現できます。

1. ロータ位置検出機能
 - ・ センサレス/センサ付きの両方式で位置検出可能
 - ・ 誤検出防止のため位置検出を複数回一致で確定に設定可能
 - ・ PWM オン直後の位置検出禁止期間を設定可能
2. モータ制御用の独立したタイマ/タイマキャプチャ機能
 - ・ 位置検出に同期動作する大小比較タイマ 1ch と一致比較タイマ 2ch を内蔵
3. PWM 波形生成機能
 - ・ 100 ns 分解能の 12 ビット PWM 発生
 - ・ PWM 割り込み頻度を設定可能
 - ・ PWM オン時のデッドタイムを設定可能
4. 保護機能
 - ・ 過負荷保護入力により保護動作可能
5. 異常時の緊急停止機能
 - ・ EMG 入力により緊急停止可能
 - ・ ソフトウェア迷走によって容易に解除されない構成
6. 自動転流/自動位置検出開始機能
 - ・ ダブルバッファ構成で、位置検出またはタイマに同期して自動転流可能
 - ・ タイマ機能により位置検出機能の検出期間を設定し、自動位置検出開始可能
7. 電気角タイマ機能
 - ・ 電気角 360 度を 0 から 383 の範囲で設定周期でカウント可能
 - ・ カウントした電気角は波形演算回路へと出力可能
8. 波形演算機能
 - ・ 電気角タイマをもとに RAM から読み出した正弦波データと電圧データから出力デューティを演算
 - ・ 演算結果を波形合成回路へと出力

14.1 モータ制御の概要

ブラシレス DC モータを矩形波駆動で制御する場合について説明します。ブラシレス DC モータではロータの磁極位置から、ステータのどの巻き線に電流を流すかが決定され、ロータの回転に従って通電巻き線を切り替えなければいけません。ロータの磁極位置は、ホール IC などのセンサで検出するか、センサレスでモータ巻き線に発生する誘起電圧の極性変化点 (ゼロクロス) を検出すること (位置検出) で判定します。センサレスの場合では、2 相に通電し残り 1 相を無通電相として誘起電圧を検出します。この 2 相通電の場合には表 14-1 のように 6 種の通電パターンがありロータの位相に同期してこれを切り替えます。この 2 相通電では各相の通電時間は誘起電圧 180 度に対して 120 度通電になります。

表 14-1 通電パターン

通電パターン	上トランジスタ			下トランジスタ			通電巻き線
	u	v	w	x	y	z	
モード 0	ON	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	U→V
モード 1	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	U→W
モード 2	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	ON	V→W
モード 3	OFF	ON	OFF	ON	OFF	OFF	V→U
モード 4	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	W→U
モード 5	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF	W→V

注) 上・下トランジスタの一方は PWM 制御

ブラシレス DC モータは印加電圧で回転数をコントロールし、印加電圧の制御は PWM により行います。このとき、回転数により発生する誘起電圧の位相に同期するように通電巻き線を切り替えなければいけません。通電巻き線の切り替えをセンサレス制御で行う場合の制御タイミングチャートを図 14-4 で説明します。3 相モータの場合にゼロクロスは誘起電圧 1 周期 (電気角 360 度) に 6 回あるので、ゼロクロスからゼロクロスまでは電気角 60 度になります。この期間を 1 モードとすると、ローター位置はゼロクロスにより 6 モードに分けることができます。それぞれのモードに、前記の 6 種の通電パターンが対応します。誘起電圧による位置検出に対して通電パターンの切り替え (転流) タイミングは電気角 30 度ずれます。

あるタイミングでゼロクロスを検出し、その前のゼロクロスからの時間経過からモード時間が得られます。モード時間は電気角 60 度に対応しますから、図の場合を例にすると、

- 1. 通電巻き線切り替え (転流) タイミング 電気角 30 度 = モード時間/2
- 2. 位置検出開始タイミング 電気角 45 度 = モード時間 × 3/4
- 3. 異常判定タイミング 電気角 120 度 = モード時間 × 2

このようにタイミングを計算します。2. の位置検出開始タイミングは通電オフした後もモータのリアクタンスで電流が流れ続けることによる誘起電圧の誤検出を防止するために設定します。

制御は電気角 360 度で 6 回検出されるゼロクロスごとに前記タイミングを逐次計算し、そのタイミングに合わせて転流・位置検出開始などの処理を行うことでモータの誘起電圧の位相に同期できます。

この例のようなモータ制御に必要なタイミングは PMD 内蔵タイマで自由に設定できます。

また、正弦波制御を行うためには、PWM デューティをパルスごとに制御します。電気角をカウントしその角度の正弦波データと電圧データを演算することにより PWM デューティを制御します。

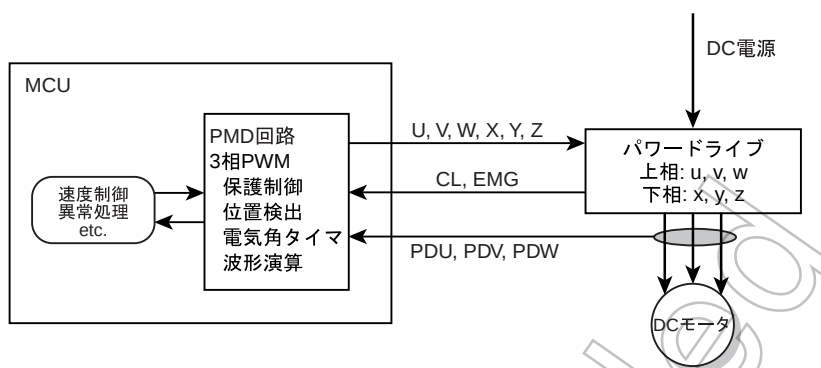


図 14-1 DC モータ制御概念図

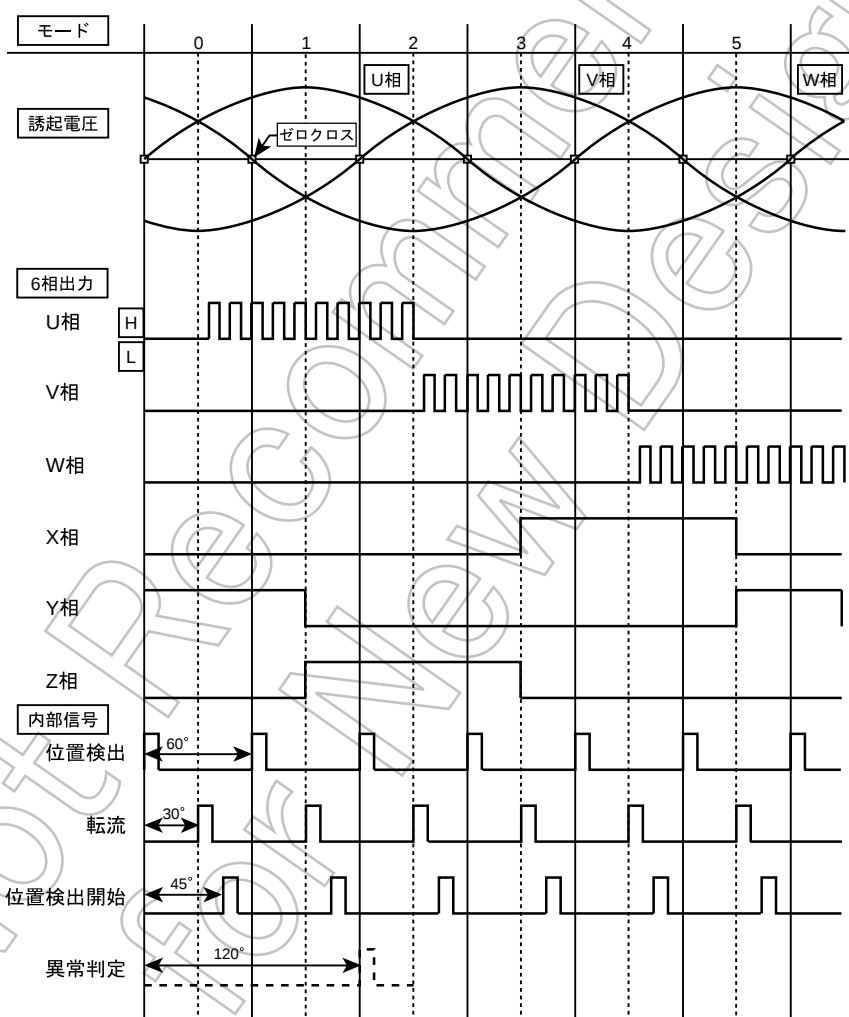


図 14-2 センサレス DC モータの制御タイミングチャート例

14.2 モータ制御回路の構成

モータ制御回路は、誘起電圧あるいは位置センサ信号のゼロクロスを検出する位置検出部、位置検出より 3 種の電気角タイミングでイベントを発生するタイマ部、3 相出力の PWM 波形を生成する 3 相 PWM 出力部、また、電気角をカウントする電気角タイマ部、正弦波波形出力デューティを演算する波形演算部から構成されます。ポートを PMD 機能に使用する場合は、入力ポートは入出力制御 (P3CRi) を “0” に、出力ポートはあらかじめデータ出力ラッチ (P3i) を “1” にして入出力制御を “1” に設定します。

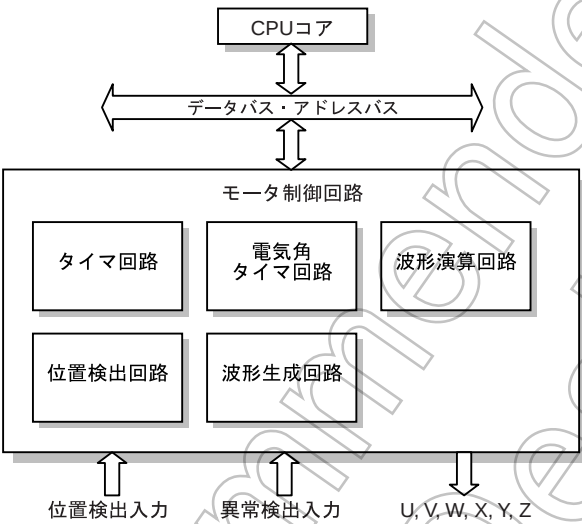


図 14-3 モータ制御回路機能ブロック図

- 注 1) 16 ビットデータレジスタは必ず LDW 命令で入力してください。
- 注 2) EMG 回路は初期状態で許可となっています。PMD 出力のときは EMG 入力ポート (P36) を “H” にするか、EMG 回路を禁止に設定して出力してください。
- 注 3) EMG 回路は初期状態で許可となっています。ポート P3 を入出力 I/O ポートとして使用する場合には EMG を禁止にしてください。
- 注 4) STOP モードに遷移時はすべての PMD 機能を停止してから STOP モードしてください。

14.3 位置検出部

位置検出部は、位置信号入力ポートの入力パターンよりモータのロータ位置を特定します。位置信号入力ポートには、センサレス DC モータの場合はモータ巻線の電位状態が入力され、センサ付き DC モータの場合はホール素子信号が入力されます。特定のロータ位置に対応する期待値パターンを PMD 出力レジスタ (MDOUT) にあらかじめ設定し、ロータが回転して位置信号入力と期待値が一致したときに位置検出割り込み要求 (INTPDC) が発生します。また、不一致検出モードは、モータの回転方向検出を行うためのモードで、サンプリング開始時の位置検出入力ポートの状態から変化で位置検出割り込み要求が発生します。

3 相ブラシレス DC モータの場合、図 14-2 のタイミングチャートから表 14-2 にまとめると、位置信号はモード別に 6 パターンあります、予測される位置信号パターンを MDOUT に設定すれば、位置信号入力ポートがこの期待値の示すモードに遷移した瞬間に位置検出割り込み要求が発生します。図中の各相の位置信号は内部信号で外部から観測できません。

表 14-2 位置信号入力パターン

位置検出モード	U 相 (PDU)	V 相 (PDV)	W 相 (PDW)
モード 0	H	L	H
モード 1	H	L	L
モード 2	H	H	L
モード 3	L	H	L
モード 4	L	H	H
モード 5	L	L	H

14.3.1 位置検出部構成

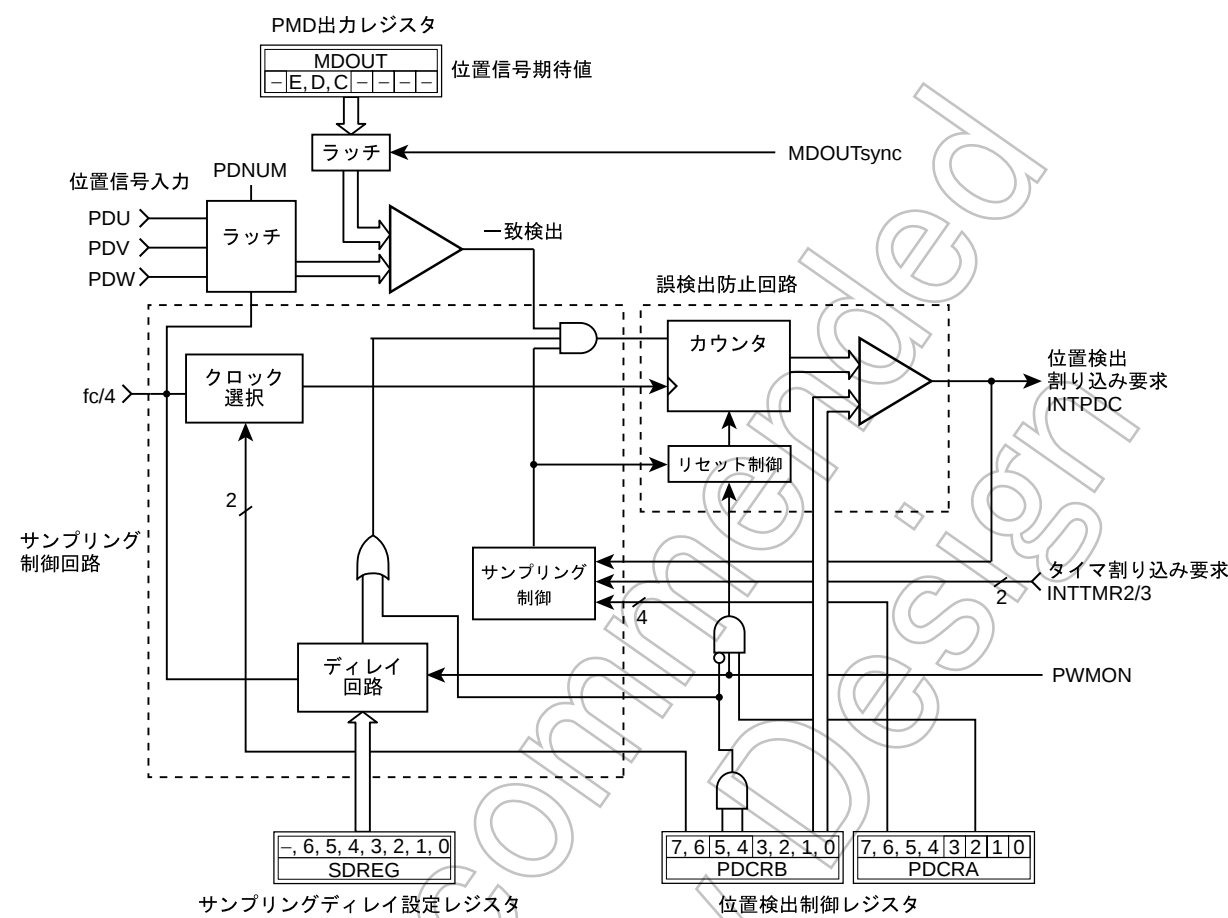


図 14-4 位置検出回路構成

- 位置検出部は、位置検出制御レジスタ (PDCRA),(PDCRB),(PDCRC) によって制御されます。位置検出の機能が有効になった後、タイマ 2 またはソフトウェアによりサンプリングを開始します。通常モードの場合、位置検出入力ポートの状態が PMD 出力レジスタの期待値と一致すると位置検出割り込み要求を発生してサンプリングを終了し、次のサンプリング開始を待ちます。
- 位置検出を不一致検出モードとした場合、サンプリングを開始した時点で位置検出ポートをサンプリングし状態を記憶した後、ポート入力の状態がサンプリング開始時点から変化すると割り込み要求を発生します。
- 不一致検出モード時には、サンプリング開始時のポート状態をリード可能 (PDCRC<PDTCT>) です。
- タイマ同期で位置検出の開始/停止を行う場合には、タイマ 2 により位置検出の開始、タイマ 3 により位置検出の停止が行われます。
- サンプリングは PWM のオン期間中にだけサンプリングを行うモードと、ホール素子などのセンサのサンプリングを常時行うモードに加え、下側通電信号のオン期間でのサンプリングを行うモードを選択可能です (PWM のオン期間中にサンプリングを行う場合は、DUTY の設定は 3 相共通とする必要があります)。
- 下相通電時に位置検出を行うモードを選択した場合、下側通電開始からサンプリングディレイに設定した時間が経過した後、通電がオフするまでサンプリングを行います。サンプリングは各相独立して行われ、サンプリングオフ時にはサンプリング結果は保持され、ある相がオフ期間中でも、他の相がサンプリング中で入力と期待値が一致すれば位置検出が行われ、割り込み要求が発生します。

- ・ サンプルングディレイは、サンプルングモードに PWMON 時または下相通電時を選択した場合において、PWM 信号がオンになった後、設定されている時間の経過した後にサンプルングを開始することにより、トランジスタのオン直後のノイズによる誤検出を防止します。
- ・ PWMON 時または下相通電時は、PWM 信号オンごと (各相の PWM 信号の論理和) に位置検出一致回数の比較結果を再カウントする方法 (PWM 周期ごとに 0 から始める) と、一致回数を継続してカウントする方法とを選択可能です (PWM オン時の一致回数再カウントの許可/禁止、PDCRB<SPLMD>)。

14.3.2 位置検出回路レジスタ機能

PDCRC

5, 4	EMEM	PWM エッジでの位置検出結果保持 (位置検出位置の検出)	PWM パルスの立ち下がリエッジ、立ち上がりエッジでの位置検出の比較結果を保持します。ビット 5 が立ち下がりと、ビット 4 が立ち上がりで位置検出していれば 1 となります。現在の PWM パルスのオン中か、オフ中か、1 つ前の PWM パルスのオン中で検出したかが、わかります。
3	SMON	サンプルング状態モニタ	リードすることにより、サンプルングの状態が分かります。
2~0	PDTCT	位置検出状態保持	不一致モード時に位置検出を開始した時点での位置検出ポートの状態を保持します。

PDCRB

7, 6	SPLCK	サンプルング周期	位置検出のサンプルング周期は、 $fc/2^2$ 、 $fc/2^3$ 、 $fc/2^4$ 、 $fc/2^5$ のいずれかを選択します。
5, 4	SPLMD	サンプルングモード	PWM 信号がアクティブになっているときのみのサンプルング (PWM ON 時)、常時サンプルング、または下相 (X, Y, Z) 通電時の 3 つのモードから選択します。
3~0	PDCMP	サンプルング回数	通常モード時は、ポートの状態と設定した期待値とが一致し、設定したサンプルング回数だけ一致し続けた場合に位置検出信号を出力し、割り込みを発生します。不一致検出モード時は、不一致となったら設定したサンプルング回数だけ不一致を続けた場合に位置検出信号を出力し、割り込みを発生します。

PDCRA

7	SWSTP	ソフトウェアによるサンプルング停止	“1”を設定することによりサンプルングを停止することができます。 停止前にサンプルングが行われ、位置検出結果が一致したときには位置検出割り込みを発生し、サンプルングは停止します。
6	SWSTT	ソフトウェアによるサンプルング開始	“1”を設定することによりサンプルングを開始することができます。
5	SPTM3	タイマ 3 によるサンプルング停止	“1”を設定することで、タイマ 3 からのトリガによりサンプルングを停止することができます。 停止前にサンプルングが行われ、位置検出結果が一致したときには位置検出割り込みを発生し、サンプルングは停止します。
4	STTM2	タイマ 2 によるサンプルング開始	“1”を設定することで、タイマ 2 からのトリガによりサンプルングを開始することができます。
3	PDNUM	位置検出入力端子数の設定	位置検出入力を 3 端子 (PDU/PDV/PDW) で行うか、1 端子 (PDU のみ) で行うかを選択します。1 端子の場合、PDV/PDW の期待値は無視されます。2 端子で位置検出を行う場合や、PDU 以外で位置検出を行う場合、3 端子を選択し、未使用の端子を出力モードに設定することで位置検出入力を “0” にマスクすることができます。
2	RCEN	PWM オン時の一致回数再カウント	“1”を設定することで、PWM のオン時にサンプルングを行う場合、PWM 信号がオンするごとに一致回数を再カウントします。(再カウントを行う場合、PWM がオフするごとにカウントはリセットされます) “0”を設定時は PWM に関係なく連続でカウントします。
1	DTMD	位置検出モード	“0”の通常モードはレジスタに設定した期待値とポート入力とが不一致→一致で位置検出となります。 “1”の不一致検出モードではサンプルングを開始した時点のポートの状態が別の状態へ変化した時点で位置検出となります。
0	PDCEN	位置検出機能	位置検出機能は、“1”を設定することで動作状態となります。

SDREG

6~0	SDREG	サンプルングディレイ	PWM 出力のオン直後 (トランジスタがオンした直後)、ノイズによる誤検出を防ぐためのサンプルングを休止する時間を設定します。(図 14-5 参照)
-----	-------	------------	--

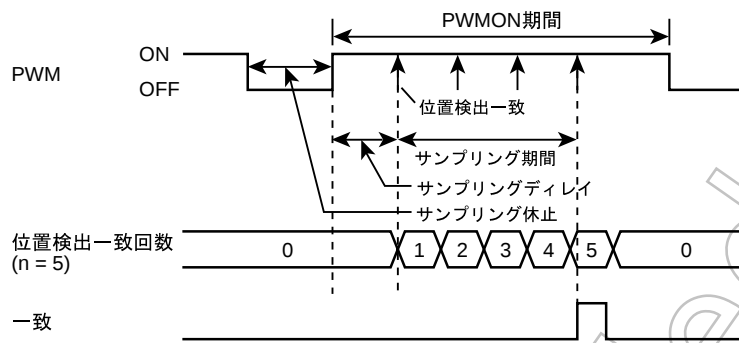


図 14-5 PWMON 時選択時の位置検出サンプリングタイミング

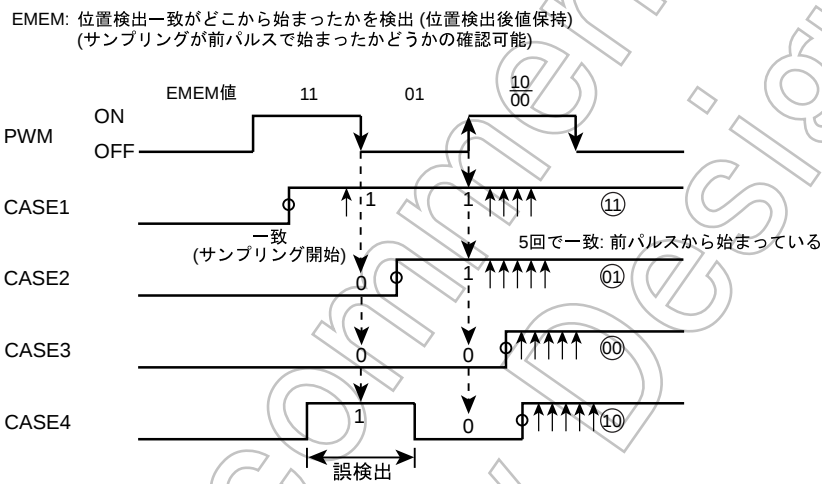


図 14-6 位置検出位置の検出タイミング

位置検出回路レジスタ一覧 [アドレス : PMD1]

	7	6	5	4	3	2	1	0	
PDCRC (01FA2H)	-	-	EMEM	SMON	PDTCT				(初期値: **00 0000)

5, 4	EMEM	PWM エッジでの位置検出結果保持 (位置検出位置の検出)	00: 現パルス内 01: PWM オフ時 10: 現パルス内 11: 前パルス内	R
3	SMON	サンプリング状態モニタ	0: サンプリング停止中 1: サンプリング中	
2~0	PDTCT	位置検出状態保持	不一致検出モード時、位置検出ポート状態保持。 ビット 2, 1, 0: W, V, U 相	

	7	6	5	4	3	2	1	0	
PDCRB (01FA1H)	SPLCK	SPLMD	PDCMP						(初期値: 0000 0000)

7, 6	SPLCK	サンプリング入カクロック選択	00: $fc/2^2$ [Hz] (分解能 200 ns @ 20 MHz) 01: $fc/2^3$ (分解能 400 ns @ 20 MHz) 10: $fc/2^4$ (分解能 800 ns @ 20 MHz) 11: $fc/2^5$ (分解能 1.6 μ s @ 20 MHz)	R/W
5, 4	SPLMD	サンプリングモード	00: PWM オン時 01: 常時 10: 下相通電時 11: Reserved	
3~0	PDCMP	位置検出一致回数	1~15 回 (0 および 1 は 1 回に設定されます)	

注) 設定変更時は位置検出機能を禁止 (PDCEN を 0) にしてください。

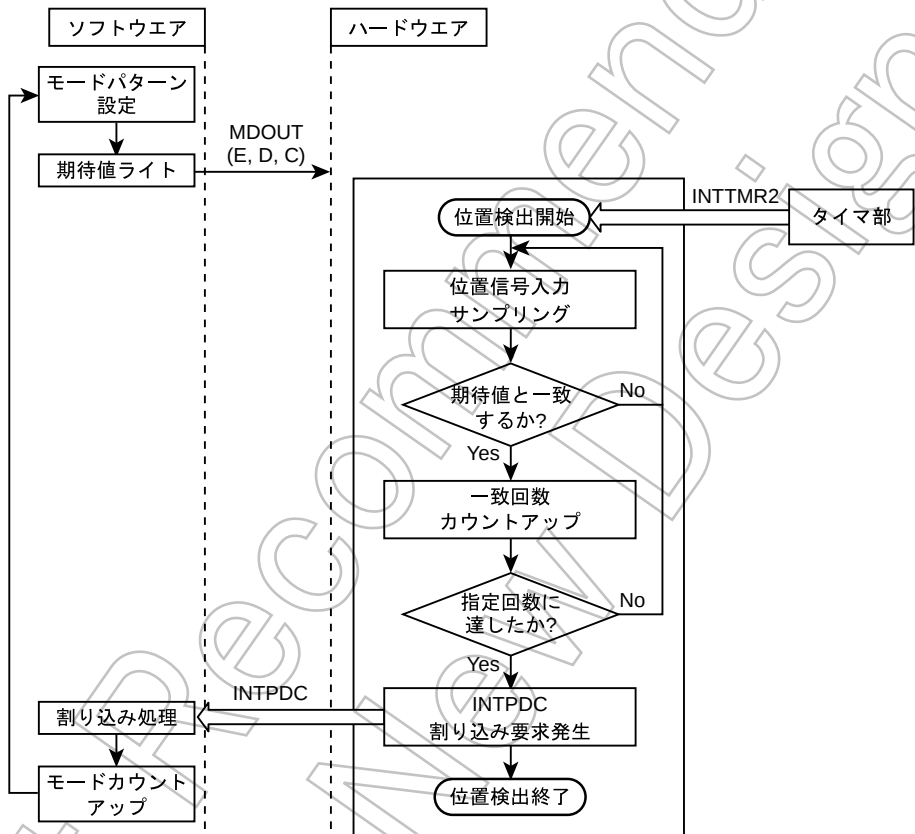
	7	6	5	4	3	2	1	0	
PDCRA (01FA0H)	SWSTP	SWSTT	SPTM3	STTM2	PDNUM	RCEN	DTMD	PDCEN	(初期値: 0000 0000)

7	SWSTP	ソフトウェアによるサンプリング停止	0: ノーオペレーション 1: サンプリング停止	W
6	SWSTT	ソフトウェアによるサンプリング開始	0: ノーオペレーション 1: サンプリング開始	
5	SPTM3	タイマ 3 によるサンプリング停止	0: 禁止 1: 許可	R/W
4	STTM2	タイマ 2 によるサンプリング開始	0: 禁止 1: 許可	
3	PDNUM	位置検出入力端子数の設定	0: 3 端子 (PDU/PDV/PDW) を比較する 1: 1 端子 (PDU) のみ比較する	
2	RCEN	PWM オン時の一致回数のカウント	0: 前の PWM 時の回数に続く 1: PWM オンごとに再カウント	
1	DTMD	位置検出モード	0: 通常モード 1: 不一致検出モード	
0	PDCEN	位置検出機能の許可/禁止	0: 禁止 1: 許可 (サンプリング開始)	

	7	6	5	4	3	2	1	0	
SDREG	-	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	(初期値: *000 0000)
(01FA3H)									

6~0	SDREG	サンプリングディレイ	400ns @20MHz × 7bit (最大 51.2 μs)	R/W
-----	-------	------------	----------------------------------	-----

14.3.3 位置検出部の概略処理



14.4 タイマ部

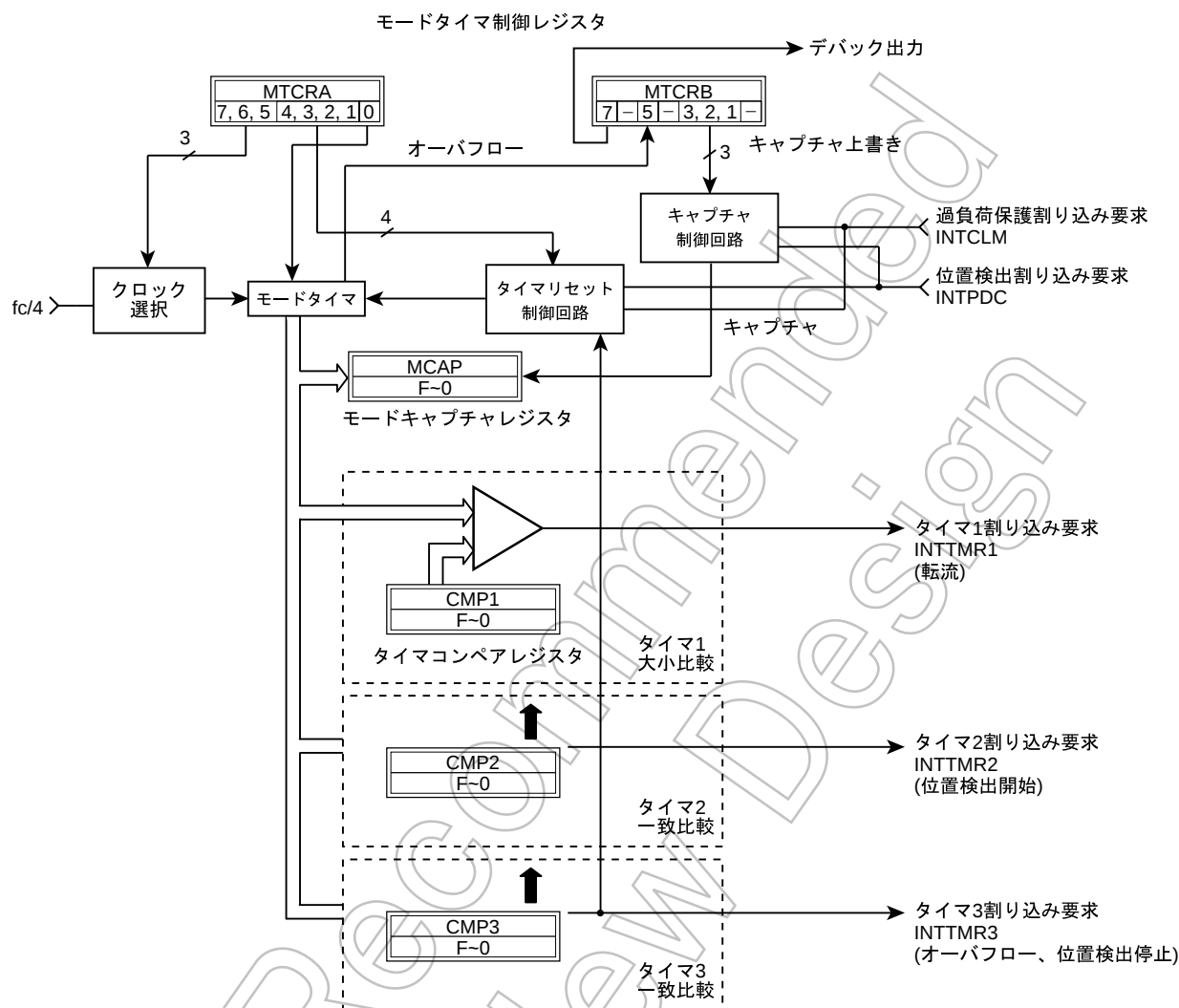


図 14-7 タイマ回路構成

タイマ部は、位置検出割り込み要求(INTPDC)でクリアされるアップカウンタ(モードタイマ)を持ち、これを基準にした3種類のタイミングの割り込み要求(INTTMR1~3)を生成できます。これらのタイマ機能により転流トリガ、位置検出開始トリガなどを発生可能です。また、モードタイマにはキャプチャ機能があり、位置検出・過負荷保護に同期して自動キャプチャできます。これにより位置検出間隔を測定してモータ回転数を算出することができます。

14.4.1 タイマ部構成

タイマ部は、モードタイマ、3 個のコンパレータ (タイマ 1, 2, 3)、モードキャプチャで構成され、タイマ制御レジスタ、タイマコンペアレジスタで制御します。

- ・ モードタイマは位置検出回路、タイマ3、過負荷保護回路からの信号によりリセットすることが可能です。モードタイマがリセットされずにオーバフローした場合、モードタイマはFFFFHで停止し、制御レジスタにオーバフロービットを立てます。
- ・ カウント中のモードタイマの値は、ソフトウェアによるキャプチャを行なった後、キャプチャレジスタをリードすることで、読み出し可能です。

- ・ タイマ 1 は大小比較により、タイマ 2、タイマ 3 は一致比較により割り込み要求信号を発生します。これによりタイマ 1 は、コンペアレジスタへの書き込みが遅れ、ライト時のカウンタ値がレジスタ設定値を超えてしまっていた場合でも割り込み要求を発生させることが可能となります。
- ・ タイマ 1~3 割り込みは一度割り込み要求が発生すると、新たにレジスタに値を設定することにより次の割り込み要求の許可がされます。
- ・ 位置検出によるキャプチャを行った場合、キャプチャレジスタは位置検出が行われるごとにキャプチャが行われます。これによりキャプチャレジスタには常に最新の値が保持されます。

14.4.1.1 タイマ回路のレジスタ機能

MTCRB

7	DBOUT	デバッグ出力	“1”を設定することにより、デバッグ出力を行うことができます。それぞれの割り込み要求は割り込み制御回路への信号を用いるため、ソフトウェアによる遅れの少ないハードウェアデバッグが可能です。 図 14-8 参照 (出力ポート PMD1: P67)
5	TMOF	モードタイマのオーバフロー	リードすることにより、タイマがオーバフローしたことを知ることができます。
3	CLCP	過負荷保護によるモードタイマのキャプチャ	“1”を設定することにより、CL:過負荷保護信号をトリガとしてタイマのキャプチャを行うことができます。
2	SWCP	ソフトウェアによるモードタイマのキャプチャ	“1”を設定することにより、キャプチャを行うことができます。
1	PDCCP	位置検出によるモードタイマのキャプチャ	“1”を設定することにより、位置検出信号をトリガとしてタイマのキャプチャを行うことができます。

MTCRA

7, 6, 5	TMCK	クロック選択	タイマのクロックを選択します。
4	RBTM3	タイマ 3 でのタイマリセット	“1”を設定することにより、タイマ 3 からのトリガによりタイマがリセットされます。
3	RBCL	過負荷保護によるタイマリセット	“1”を設定することにより、CL:過負荷保護をトリガとしてタイマがリセットされます。
2	SWRES	ソフトウェアによるタイマリセット	“1”を設定することにより、タイマがリセットされます。
1	RBPDC	位置検出によるタイマリセット	“1”を設定することにより、位置検出信号をトリガとしてタイマがリセットされます。
0	TMEN	タイマの許可/禁止	“1”を設定することによりタイマがスタートします。よって、この設定の前に CMP にてタイマ設定しておく必要があります。CMP 設定の後、“0”を設定すると、CMP 設定が無効となります。

MCAP	モードキャプチャ	位置検出間隔を読み出すことができます。
------	----------	---------------------

CMP1	タイマ 1 (転流)	タイマ 1~3 はタイマ機能が動作中は許可状態となります。レジスタへの設定を行うと 1 回の割り込みの発生が可能となり、割り込み要求が発生するかタイマがリセットされると割り込み要求の発生が禁止されます。よってタイマ 1, 2, 3 を使用時はデータが同じであっても割り込み要求許可のために再設定を行ってください。 再度タイマを使用するには再設定が必要となります。
CMP2	タイマ 2 (位置検出開始)	
CMP3	タイマ 3 (オーバフロー)	

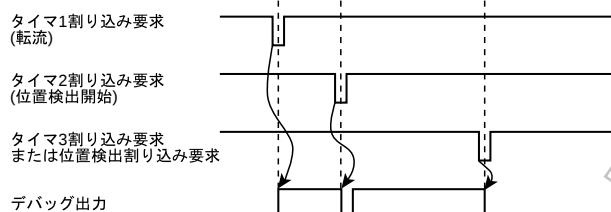


図 14-8 DBOUT デバッグ出力図

タイマ回路のレジスタ一覧 [アドレス : PMD1]

MTCRB	7	6	5	4	3	2	1	0	
(01FA5H)	DBOUT	-	TMOF	-	CLCP	SWCP	PDCCP	-	(初期値: 0*0*0 000*)
(01FD5H)									

7	DBOUT	デバッグ出力	0: 禁止 1: 許可 (PMD1: P67, PMD2: P77)	R/W
5	TMOF	モードタイマのオーバーフロー	0: オーバフローなし 1: オーバフロー発生	R
3	CLCP	過負荷保護によるモードタイマのキャプチャ	0: 禁止 1: 許可	R/W
2	SWCP	ソフトウェアによるモードタイマのキャプチャ	0: ノーオペレーション 1: キャプチャ	W
1	PDCCP	位置検出によるモードタイマのキャプチャ	0: 禁止 1: 許可	R/W

注) MTCRB は書き込み専用レジスタを含んでいるので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

MTCRA	7	6	5	4	3	2	1	0	
(01FA4H)		TMCK		RBTM3	RBCL	SWRES	RBPDC	TMEN	(初期値: 0000 0000)

7, 6, 5	TMCK	クロック選択	000: $fc/2^3$ (分解能 400 ns @ 20 MHz) 010: $fc/2^4$ (分解能 800 ns @ 20 MHz) 100: $fc/2^5$ (分解能 1.6 μ s @ 20 MHz) 110: $fc/2^6$ (分解能 3.2 μ s @ 20 MHz) 001: $fc/2^7$ (分解能 6.4 μ s @ 20 MHz) 011: Reserved 101: Reserved 111: Reserved	R/W
4	RBTM3	タイマ3でのタイマリセット	0: 禁止 1: 許可	
3	RBCL	過負荷保護によるタイマリセット	0: 禁止 1: 許可	
2	SWRES	ソフトウェアによるタイマリセット	0: ノーオペレーション 1: リセット	W
1	RBPDC	位置検出によるタイマリセット	0: 禁止 1: 許可	
0	TMEN	タイマの許可/禁止	0: 禁止 1: 許可タイマスタート	R/W

注 1) クロック選択はタイマ禁止状態にて行ってください。

注 2) MTCRA は書き込み専用レジスタを含んでいるので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

MCAP (01FA7H, 01FA6H)	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000000000000000)
	DF	DE	DD	DC	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	

MCAP	モードキャプチャ	位置検出間隔	R
------	----------	--------	---

CMP1 (01FA9H, 01FA8H)	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000000000000000)
	DF	DE	DD	DC	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	

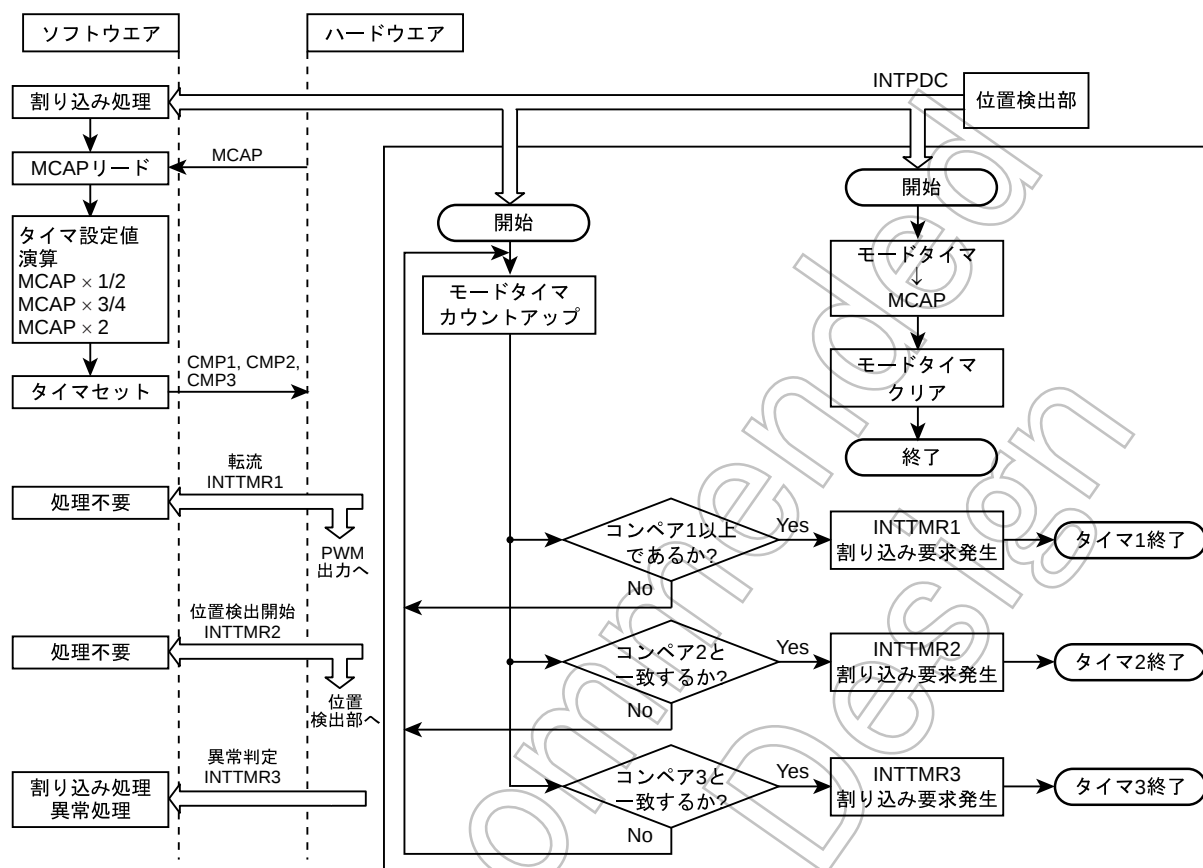
CMP2 (01FABH, 01FAAH)	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000000000000000)
	DF	DE	DD	DC	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	

CMP3 (01FADH, 01FACH)	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	(初期値: 0000000000000000)
	DF	DE	DD	DC	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	

CMP1	タイマ 1	大小比較コンペアレジスタ	R/W
CMP2	タイマ 2	一致比較コンペアレジスタ	
CMP3	タイマ 3	一致比較コンペアレジスタ	

注) MTCRB, MTCRA は書き込み専用レジスタを含んでいるので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

14.4.1.2 タイマ部の概略処理



14.5 3 相 PWM 出力部

3 相 PWM 出力部は、任意のパルス幅で 3 相の PWM 波を生成する機能と、ブラシレス DC モータ制御が可能な転流機能を持ちます。また、パワードライブ部を保護するための過負荷保護・緊急停止などの保護機能や、同相の上下トランジスタの切り替え時に同時オンして短絡することを防止するためにデッドタイムの付加機能を持ちます。

PWM 出力端子 (U,V,W,X,Y,Z) はポートレジスタ PxDR, PxCR (x=3) を“1”に設定してください。PWM 出力の初期設定はローアクティブとなっていますので、ハイアクティブで使用时はレジスタ MDCRA にて設定を行ってからポートレジスタを設定してください。

14.5.1 3 相 PWM 出力部構成

3 相 PWM 出力部はパルス幅変調回路、転流制御回路、保護回路 (緊急停止/過負荷)、デッドタイム制御回路で構成されます。

14.5.1.1 パルス幅変調回路 (PWM 波形生成部)

PWM 周波数が等しい 3 相の独立した PWM 波形を生成します。PWM 波形のモードは、三角波変調とのこぎり波変調とを、PMD 制御レジスタ (MDCRA) のビット 1 により選択できます。PWM 周波数は、PMD ピリオドレジスタ (MDPRD) で設定されます。MDCRB の PWMCK にて設定された PWM カウンタクロックにより、その値は次のような関係になります。

$$\text{のこぎり波 PWM: MDPRD レジスタ設定値} = \frac{1}{\text{PWM 周波数 [Hz]} \times \text{PWM カウンタクロック 周期}}$$

$$\text{三角波変調 PWM: MDPRD レジスタ設定値} = \frac{1}{\text{PWM 周波数 [Hz]} \times 2 \times \text{PWM カウンタクロック 周期}}$$

PMD ピリオドレジスタ (MDPRD) と CMPU, V, W レジスタはダブルバッファ構成であり、PWM 周期で更新されます。三角波の場合に PWM 割り込み周期を半周期に設定している場合は PWM 半周期で更新されます。

波形演算回路が動作している場合、PWM 波形出力部では波形演算回路から演算結果を受け取り、CMPU, V, W レジスタの設定値として、独立した 3 相の PWM 波形を出力します。波形演算回路で波形演算機能が許可され、演算結果の CMPU, V, W レジスタへの転送 (EDCRA bit2) が許可されている場合、CMPU, V, W レジスタへのライトはできなくなります。

波形演算機能が許可 (EDCRA bit1) で演算結果の CMPU, V, W レジスタへの転送 (EDCRA bit2) が禁止の場合、演算結果は CMPU, V, W レジスタのバッファに転送されますが、演算値は出力されません。CMPU, V, W レジスタをリードすることによりバッファに入力された波形演算回路での演算結果をリードすることができます。また、リードした演算結果をソフト的にデータの変更を行い、CMPU, V, W レジスタへライトすることにより正弦波以外の任意の波形を出力可能です。レジスタへのライト後にリードしたときは、演算が終了し演算結果が転送されるまではレジスタにライトした値が読み出されます。

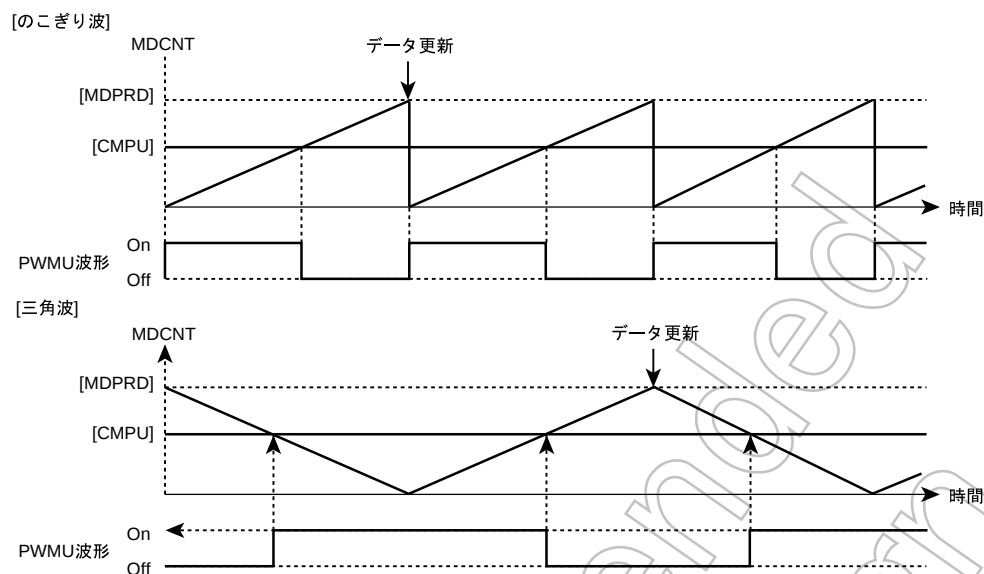


図 14-9 PWM 波形

PWM コンペアレジスタ (CMPU/V/W) の値と、PWM カウンタ (MDCNT) が生成する搬送波とをコンパレータで大小比較して PWM 波形を生成します。

PWM カウンタは、12 ビットのアップ/ダウンカウンタで 100 ns ($f_c = 20$ MHz 時) の分解能を持ちます。

3 相出力制御では、2 種類の 3 相 PWM の生成方法を設定できます。

1. 3 相独立モード:

3 相の PMD コンペアレジスタにそれぞれ独立した値を設定して、3 相の独立した PWM 波形を生成します。これは、正弦波などの任意の駆動波形生成に使用します。

2. 3 相共通モード:

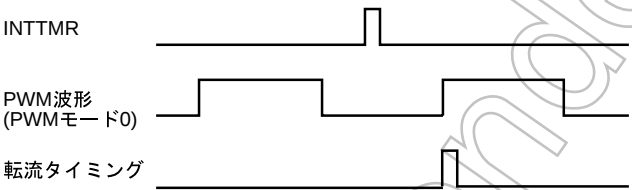
U 相の PMD コンペアレジスタだけに設定し、U 相の設定値で 3 相同一の PWM 波形を生成します。これは、DC モータの矩形波駆動に使用します。

各相の PMD コンペアレジスタは比較レジスタを持ち、ダブルバッファ構成となります。PMD コンペアレジスタの値は PWM 周期に同期して比較レジスタにロードされます。

14.5.1.2 転流制御回路

PMD 出力レジスタ (MDOUT) に設定された内容により、出力ポートの制御を行います。設定内容は、ポート出力時の同期信号の選択とポート出力設定に分けられます。同期信号は、タイマ 1 または 2、位置検出信号または同期なしから選択可能で、その同期信号に同期させた上でさらに PWM 信号同期で出力させることも可能です。MDOUT で同期信号の選択ビットはライト後、直ちに有効となります。それ以外の設定はダブルバッファ構成であり、同時選択信号 (bitB, 7, 6) で選択した同期信号により更新されます。

例) タイマ 1 同期、PWM 同期設定時の転流タイミング



6 本のポートの出力設定は、それぞれ独立にハイアクティブ/ローアクティブの設定を MDCRA ビット 5、4 により行います。さらに、U、V、W の 3 相それぞれに、PWM 出力と H・L 出力との選択を MDOUT ビット A~8, 5~0 により設定します。PWM 出力を選択すると PWM 波形が、H・L 出力を選択すると H 固定または L 固定の出力が得られます。MDOUT ビット E~C は、位置検出回路の位置信号期待値を設定します。

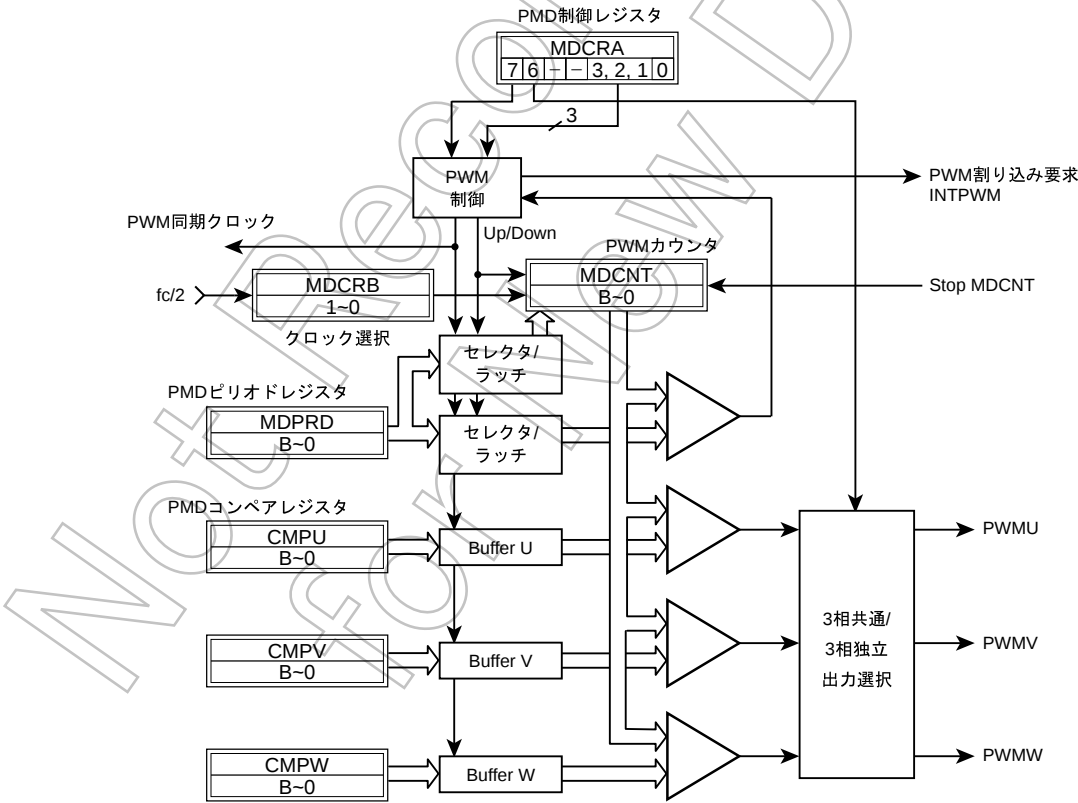


図 14-10 パルス幅変調回路

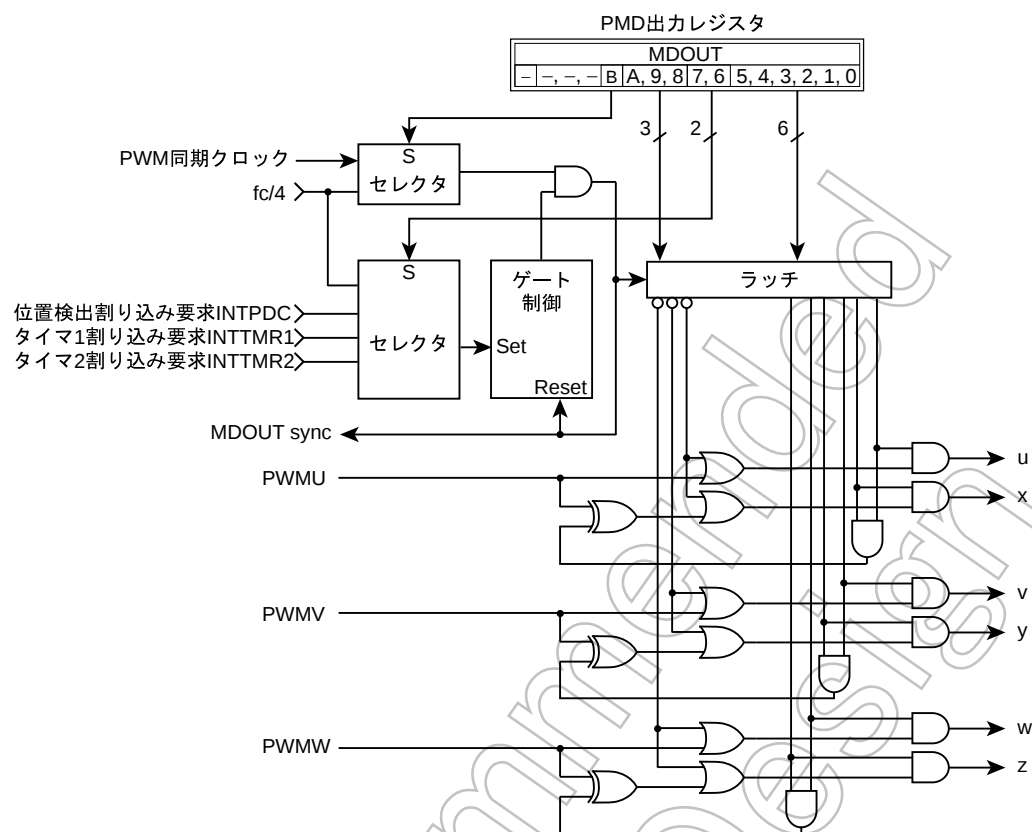


図 14-11 転流制御回路

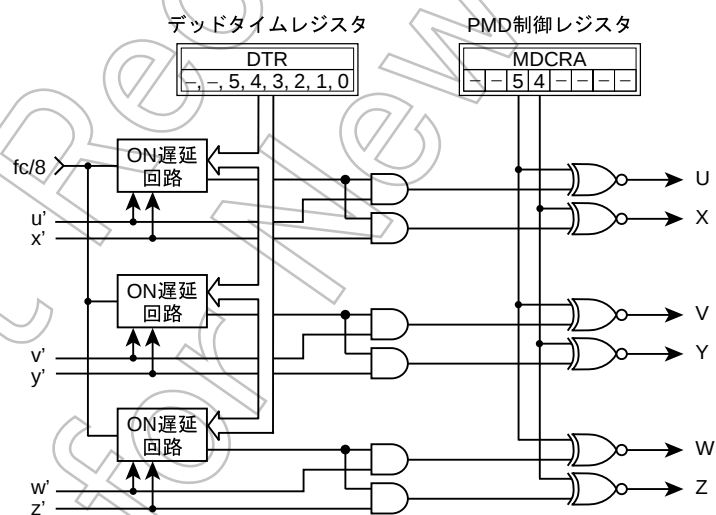


図 14-12 デッドタイム回路

14.5.2 波形合成回路のレジスタ機能

MDCRB

PWMCK	PWM カウンタクロック選択	PWM カウンタのクロックを選択します。
-------	----------------	----------------------

MDCRA

7	HLFINT	半周期割り込み選択	“1”に選択すると、三角波 PWM 出力時で PINT = “00” のときに、半周期ごと (三角波の頂点と谷) に INTPWM を発生します。それ以外のときは、この設定は意味をもちません。
6	DTYMD	DUTY モード	デューティの設定を CMPU~W の 3 相独立で行うか、CMPU レジスタの設定を U 相の設定で 3 相共通で用いるかの選択を行います。
5	POLH	上相ポート極性	上相の出力ポート極性を選択します。波形合成機能停止 (MDCRA.0) の状態で選択を行ってください。
4	POLL	下相ポート極性	下相の出力ポート極性を選択します。波形合成機能停止 (MDCRA.0) の状態で選択を行ってください。
3, 2	PINT	PWM 割り込み頻度	PWM 割り込み要求の発生する頻度を PWM 周期 1 周期, 2 周期, 4 周期, 8 周期に 1 回から選択します。このビットを動作中に変更すると変更時点で割り込み要求が発生する場合があります。
1	PWMMD	PWM モード	PWM のモードを選択します。PWM モード 0 はエッジ PWM (のこぎり波)、PWM モード 1 はセンター PWM (三角波) になります。
0	PWMEN	波形生成回路の許可/禁止	許可 (波形出力) する場合は、出力ポート極性などの MDCRA.0 以外のビットの初期設定を行った後に許可 (波形出力) する必要があります。

DTR

DTR	デッドタイム	上相、下相出力間のデッドタイムを設定します。
-----	--------	------------------------

MDOUT

F	UPDWN	PWM カウンタフラグ	PWM カウンタがアップカウント中かダウンカウント中かを示します。エッジ PWM (のこぎり波) を選択した場合、常に “0” が読み出されます。
E, D, C	PDEXP	モードコンペアレジスタ	位置検出入力ポートとの比較データを設定します。比較データは MDOUT のポート出力の同期設定によって出力設定がポートに反映されると同時に期待値として採用されます。(次の MDOUT で設定した出力のための位置検出入力期待値です。)
B	PSYNC	PWM 同期選択	SYNCS にて設定した同期信号に同期した上で、PWM 周期に同期/非同期の選択を設定可能です。PWM 同期を選択した場合は SYNCS での同期の後、次の PWM まで待ちます。この間に波形設定が書き込まれると上書きされ、その設定で出力されますので注意してください。
A 9 8	WPWM VPWM UPWM	UVW 相 PWM 出力制御	U, V, W 相のポート出力設定を行います。(表 14-3 参照)
7, 6	SYNCS	ポート出力の同期信号選択	UVW 相の設定をポートに出力する際の同期信号を選択します。同期信号は、タイマ 1、タイマ 2、位置検出、非同期的の中から選択します。初期設定時は、非同期を選択しないとすぐにポートに反映されません。
5, 4 3, 2 1, 0	WOC VOC UOC	UVW 相出力制御	U, V, W 相のポート出力設定を行います。(表 14-3 参照)

MDCNT	PWM カウンタ	PWM 周期をカウントする 12 bit のレジスタで読み出し専用です。
-------	----------	--------------------------------------

MDPRD	PWM 周期の設定	PWM 周期を決定するレジスタで、ダブルバッファリングされており、PWM カウンタの動作中でも変更することができます。バッファへは PWM 周期ごとにロードされます。PWM カウンタクロックに 100 ns を選択した場合には、最下位ビットは 0 を設定してください。
-------	-----------	--

CMPU CMPV CMPW	PWM パルス幅の設定	UVW 各相の出力するパルス幅を決定する比較レジスタで、ダブルバッファリングされており、バッファと PWM カウンタとを大小比較しパルス幅を決定します。
----------------------	-------------	--

波形合成回路レジスタ一覧 [アドレス : PMD1]

	7	6	5	4	3	2	1	0	
MDCRB (01FAFH)	-	-	-	-	-	-	PWMCK		(初期値: **** *00)

1, 0	PWMCK	PWM カウンタクロック選択	00: $f_c/2$ [Hz] (分解能 100 ns @ 20 MHz) 01: $f_c/2^2$ (分解能 200 ns @ 20 MHz) 10: $f_c/2^3$ (分解能 400 ns @ 20 MHz) 11: $f_c/2^4$ (分解能 800 ns @ 20 MHz)	R/W
------	-------	----------------	---	-----

注) クロックの選択は波形合成機能禁止 (PWMEN を 0) 状態にて行ってください。

	7	6	5	4	3	2	1	0	
MDCRA□ (01FAEH)	HLFINT	DTYMD	POLH	POLL	PINT	PWMMD	PWMEN		(初期値: 0000 0000)

7	HLFINT	半周期割り込み選択	0: PINT 設定の周期で割り込み要求を発生 1: PINT = 00, PWMMD=1 の時のみ有効、半周期ごとに割り込み要求を発生	R/W
6	DTYMD	Duty モード	0: U 相共通 1: 3 相独立	
5	POLH	上相ポート極性	0: ローアクティブ 1: ハイアクティブ	
4	POLL	下相ポート極性	0: ローアクティブ 1: ハイアクティブ	
3, 2	PINT	PWM 割り込み (トリガ) 選択	00: 割り込み要求 PWM1 周期に 1 回 01: 割り込み要求 PWM2 周期に 1 回 10: 割り込み要求 PWM4 周期に 1 回 11: 割り込み要求 PWM8 周期に 1 回	
1	PWMMD	PWM モード	0: PWM モード 0 (エッジ: のこぎり波) 1: PWM モード 1 (センター: 三角波)	
0	PWMEN	波形合成機能の許可/禁止	0: 禁止 1: 許可 (波形出力)	

	7	6	5	4	3	2	1	0	
DTR (01FBEH)	-	-	D5	D4	D3	D2	D1	D0	(初期値: **00 0000)

5~0	DTR	デッドタイム	$2^3/f_c \times$ 設定値 (最大 25.2 μ s, 分解能 400 ns @ 20 MHz)	R/W
-----	-----	--------	---	-----

注) 設定変更時は波形合成機能禁止 (PWMEN を 0) 状態にて行ってください。

	F	E	D	C	B	A	9	8
MDOUT (01FB3H, 01FB2H)	UPDWN	PDEXP			PSYNC	WPWM	VPWM	UPWM
	7	6	5	4	3	2	1	0
	SYNCS		WOC		VOC		UOC	

(初期値: 00000000 00000000)

F	UPDWN	PWM カウンタフラグ	0: アップカウント中 1: ダウンカウント中	R
E, D, C	PDEXP	位置検出用比較レジスタ	bitE: W 相期待値 bitD: V 相期待値 bitC: U 相期待値	R/W
B	PSYNC	PWM 同期選択	0: 非同期 1: 同期	
A	WPWM	W 相 PWM 出力	0: H・L 出力 1: PWM 波形出力	
9	VPWM	V 相 PWM 出力	0: H・L 出力 1: PWM 波形出力	
8	UPWM	U 相 PWM 出力	0: H・L 出力 1: PWM 波形出力	
7, 6	SYNCS	ポート出力の同期信号選択	00: 非同期 01: 位置検出に同期 10: タイマ 1 に同期 11: タイマ 2 に同期	
5, 4	WOC	W 相出力制御	表 14-3 参照	
3, 2	VOC	V 相出力制御		
1, 0	UOC	U 相出力制御		

14.5.3 UOC, VOC, WOC および UPWM, VPWM, WPWM の各ビットの設定によるポート出力

表 14-3 端子出力設定例

U 相 出力極性 ハイアクティブ
(POLH,POLL=1)

UOC	UPWM			
	1: PWM 出力		0: H・L 出力	
	U 相	X 相	U 相	X 相
0 0	PWM	PWM	L	L
0 1	L	PWM	L	H
1 0	PWM	L	H	L
1 1	PWM	PWM	H	H

U 相 出力極性 ローアクティブ
(POLH,POLL=0)

UOC	UPWM			
	1: PWM 出力		0: H・L 出力	
	U 相	X 相	U 相	X 相
0 0	PWM	$\overline{\text{PWM}}$	H	H
0 1	H	$\overline{\text{PWM}}$	H	L
1 0	PWM	H	L	H
1 1	PWM	PWM	L	L

MDCNT
(01FB5H, 01FB4H)

F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
-	-	-	-	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0

(初期値: ****000000000000)

B~0	PWM カウンタ	PWM 周期カウンタ値	R
-----	----------	-------------	---

MDPRD
(01FB7H, 01FB6H)

F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
-	-	-	-	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0

(初期値: ****000000000000)

B~0	PWM ビリオド	PWM 周期 MDPRD $\geq$ 010H	R/W
-----	----------	--------------------------	-----

CMPU
(01FB9H, 01FB8H)

F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
-	-	-	-	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0

(初期値: ****000000000000)

CMPV
(01FBBH, 01FBAH)

F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
-	-	-	-	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0

(初期値: ****000000000000)

CMPW
(01FBDH, 01FBCH)

F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
-	-	-	-	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0

(初期値: ****000000000000)

B~0	CMPU	PWM コンペア U レジスタ	U 相デューティ設定	R/W
	CMPV	PWM コンペア V レジスタ	V 相デューティ設定	
	CMPW	PWM コンペア W レジスタ	W 相デューティ設定	

14.5.4 保護回路

EMG 保護回路、過負荷保護回路から構成されます。それぞれのポート入力がアクティブになることで動作します。

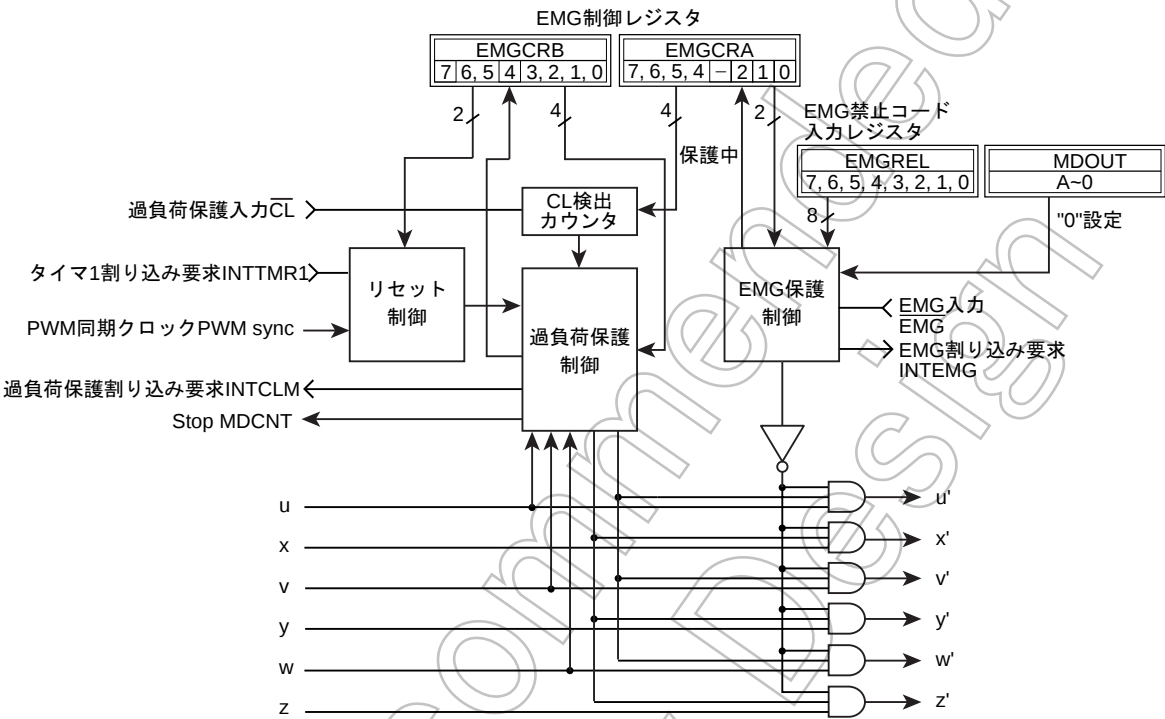


図 14-13 保護回路構成

a. EMG 保護回路

緊急停止用の保護回路であり、EMG 保護回路許可の設定で EMG 入力ポートに入力があった場合 (H → L エッジ動作)、直ちに 6 本のポート出力を禁止し (ハイインピーダンス出力)、EMG 割り込み要求 (INTEMG) を発生します。EMG 保護は EMG 制御レジスタ (EMGCRB) で設定します。また、EMGCRB <EMGST> をリードしたとき、"1" の場合は EMG 保護回路が保護動作中であることを示します。EMG 保護状態から復帰するときは、MDOUT のビット A-0 を "0" に設定後、EMGCRA <RTE> に "1" を設定します。EMG 保護回路状態からの復帰は EMG 保護入力が "H" に回復している場合に有効となります。また、EMG 機能を禁止するには EMG 禁止コード入力レジスタ (EMGREL) に 5AH と A5H を順番に設定後、EMGCRA <EMGEN> に "0" を設定します。

EMG 機能を禁止した場合は EMG 割り込み 要求 (INTEMG) は発生しません。

EMG 保護回路は初期状態で許可になっています。禁止して使用する場合は十分な検討が必要です。

b. 過負荷保護回路

過負荷保護回路は EMG 制御レジスタ (EMGCRB) で設定します。過負荷保護を有効にするには、EMGCRB <CLEN> を "1" に設定し過負荷保護回路を許可します。過負荷保護入力が "L" になると動作します。

過負荷保護状態から復帰するには、タイマによる復帰 (EMGCRB <RTTM1>)、PWM 同期による復帰 (EMGCRB <RTPWM>)、マニュアルによる復帰 (EMGCRB <RTCL>) のいずれかによります。これらは過負荷保護入力が "H" に回復している場合に有効となります。

過負荷保護入力には EMGCRA<CLCNT>によりサンプリング回数を設定できます。200 ns 周期 (@ $f_c = 20 \text{ MHz}$) で 1~15 回に設定できます。設定した回数分 “L” を検出したら過負荷保護とみなされます。

過負荷保護時の出力カット相は EMGCRB<CLMD>により設定します。カット相なし、全相、PWM 相、全上相/全下相、を選択できます。全上相/全下相を選択した場合は、カット直前の通電状態によりポート出力が決定されます。上相が 2 相以上アクティブな場合は全上相オンで全下相オフに、また上相の 2 相未満がアクティブな場合は全上相オフで全下相オンになります。出力相カット時はインアクティブ (H アクティブ時は “L”) が出力されます。

過負荷保護回路を禁止した場合は過負荷保護割り込み要求 (INTCLM) は発生しません。

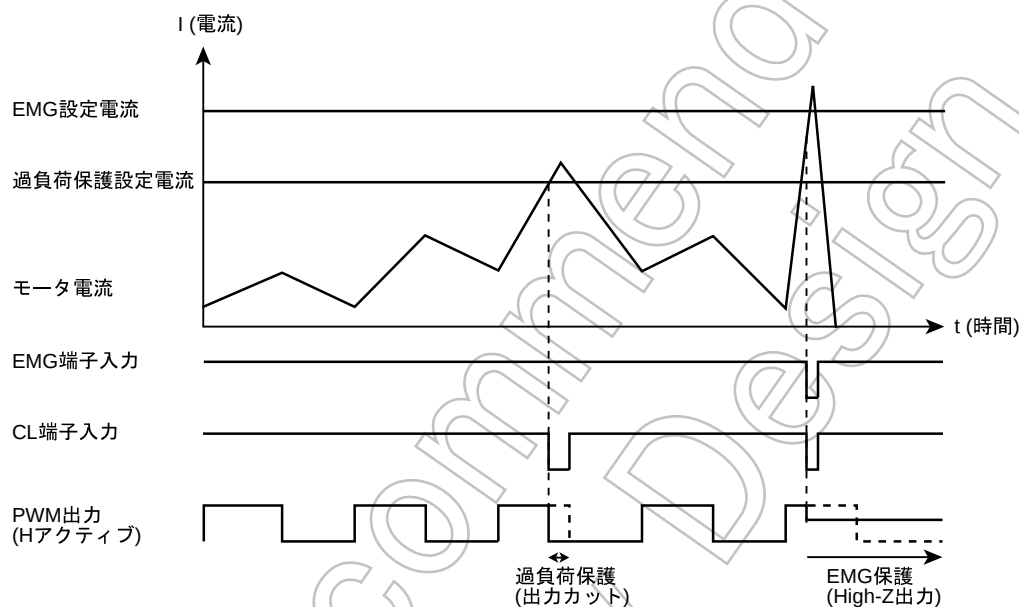


図 14-14 保護回路動作例

14.5.5 保護回路レジスタの機能

EMGREL	EMG 保護回路の禁止コード	“5AH” → “A5H” の順に書き込むことにより EMG 保護回路を禁止します。この後 EMGCRA.0 を “0” に設定する必要があります。
--------	----------------	--

EMGCRB

7	RTCL	過負荷保護状態からの復帰	“1” を設定することにより、ソフトウェア (本レジスタ設定) により過負荷保護状態から復帰することができます。
6	RTPWM	PWM 同期による復帰	“1” を設定することにより、過負荷保護状態から PWM 同期によって復帰することができます。RTCL が “1” に設定されているときは、RTCL が優先されます。
5	RTTM1	タイマ同期による復帰	1 を設定することにより、過負荷保護状態からタイマ 1 同期によって復帰することができます。RTCL が “1” に設定されているときは、RTCL が優先されます。
4	CLST	過負荷保護状態	リードすることにより、過負荷保護の状態を知ることができます。
3, 2	CLMD	過負荷保護時の出力禁止相選択	過負荷保護時に出力を禁止する相を、出力禁止相なし、全相、PWM 相、全上相/全下相から選択します。
1	CNTST	過負荷保護時、カウンタの停止	過負荷保護時に PWM カウンタの停止をすることができます。
0	CLEN	過負荷保護の許可禁止	過負荷保護機能の許可/禁止を設定します。

EMGCRA

7~4	CLCNT	過負荷保護サンプリング時間	過負荷保護入力ポートのサンプリング時間を設定します。
2	EMGST	EMG 保護状態	リードすることにより、EMG 保護の状態を知ることができます。
1	RTE	EMG 保護状態からの復帰	“1” を設定することにより EMG 保護状態から復帰します。復帰時は MDOUT のビット A~0 に “0” を設定 → EMGCRA.1: “1” → MDOUT 波形出力設定 → MDCRA 設定を行い出力します。
0	EMGEN	EMG 保護回路機能の許可/禁止	“1” を設定することにより EMG 保護回路が動作状態となります。初期状態では許可となっています。“0” を設定し EMG 保護回路の動作を禁止する場合は、あらかじめ EMGREL にキーコード 5AH → A5H を入力しておく必要があります。

保護回路レジスタ一覧 [アドレス : PMD1]

	7	6	5	4	3	2	1	0	
EMGREL (01FBFH)	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	(初期値: 0000 0000)

7~0	EMGREL	EMG 保護回路の禁止コード	5AH → A5H をライトで禁止。(この後 EMGEN に “0” 設定)	W
-----	--------	----------------	--	---

注) EMGREL は書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

EMGCRB (01FB1H)

7	6	5	4	3	2	1	0
RTCL	RTPWM	RTTM1	CLST	CLMD	CNTST	CLEN	

(初期値: 0000 0000)

7	RTCL	過負荷保護状態からの復帰	0: ノーオペレーション 1: 保護状態からの復帰	W
6	RTPWM	過負荷保護状態から PWM 同期による復帰の許可/禁止	0: 禁止 1: 許可	R/W
5	RTTM1	過負荷保護状態からのタイマ 1 による復帰の許可/禁止	0: 禁止 1: 許可	
4	CLST	過負荷保護状態	0: ノーオペレーション 1: 保護中	R
3, 2	CLMD	過負荷保護時、出力禁止相選択	00: 出力禁止相なし 01: 全相出力禁止 10: PWM 相 11: 全上相/全下相(注)	R/W
1	CNTST	過負荷保護時、PWM カウンタの停止	0: 停止しない 1: 停止	
0	CLEN	過負荷保護回路の機能の許可/禁止	0: 禁止 1: 許可	

注) 過負荷保護時にポートの出力状態が、上相が 2 相以上オンであれば全下相を禁止し、全上相を出力状態にし、下相が 2 相以上オンであれば全上相を禁止し、全下相を出力状態にします。

EMGCRA (01FB0H)

7	6	5	4	3	2	1	0
CLCNT					EMGST	RTE	EMGEN

(初期値: 0000 *001)

7~4	CLCNT	過負荷保護サンプリング回数	$2^2/f_c \times n$ ($n = 1 \sim 15$, 分解能 200 ns @ 20 MHz) 0 および 1 は 1 に設定されます。	R/W
2	EMGST	EMG 保護状態	0: ノーオペレーション 1: 保護中	R
1	RTE	EMG 状態からの復帰	0: ノーオペレーション 1: 保護状態からの復帰(注 1)	W
0	EMGEN	EMG 保護回路の機能の許可/禁止	0: 禁止 1: 許可	R/W

注 1) EMG 状態からの復帰命令は、EMG 入力が “L” の場合は無効になります。

注 2) EMGCRB, EMGCRA は書き込み専用レジスタを含んでいるので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

14.6 電気角タイマ、および波形演算回路

電気角タイマ

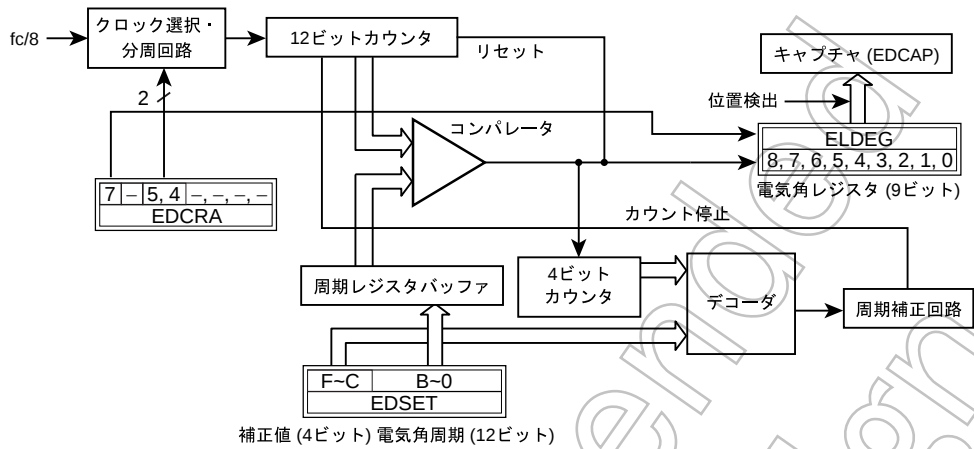


図 14-15 電気角タイマ回路

波形演算回路

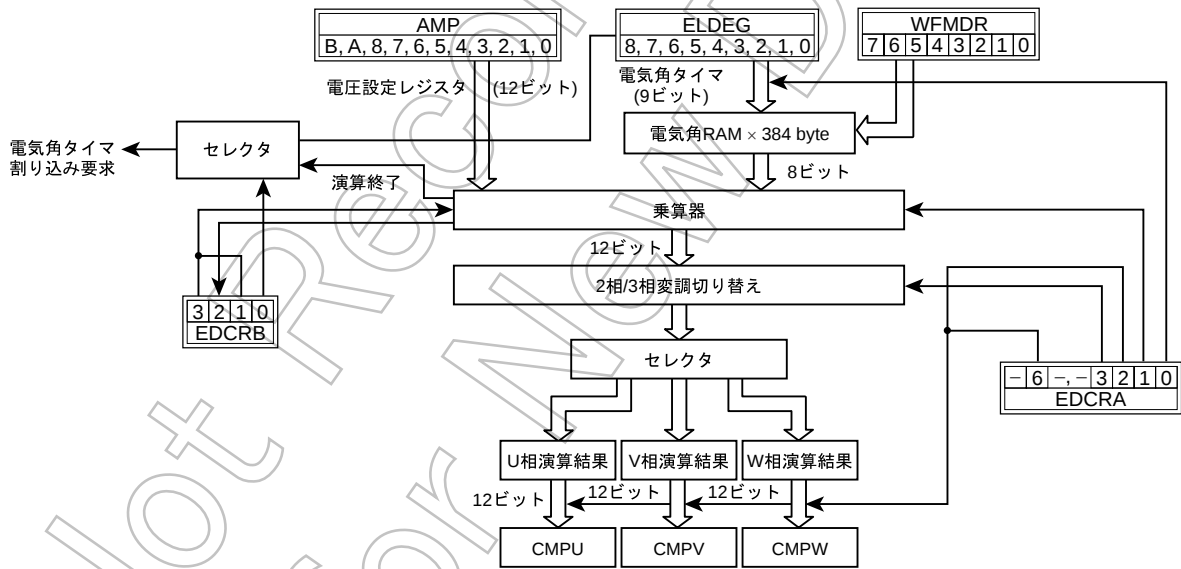


図 14-16 波形演算回路

14.6.1 電気角タイマおよび波形演算回路

電気角タイマは、周期設定レジスタ (EDSET) に設定した値で、カウントアップ (ダウン) が行われます。電気角タイマは 360 度を 0~383 (17FH) の範囲でカウントし、383 の次は 0 にクリアされます。このようにして、周期設定レジスタに設定した値に比例した周波数の電気角を得ることが可能になります。また、周期補正レジスタにより、カウントアップを行う周期の補正を行い、周波数の微調整が可能です。電気角タイマでカウントされた電気角は波形演算回路へと出力されます。電気角タイマのカウントアップがされるごとに電気角タイマ割り込み要求信号が発生します。

波形演算回路は、正弦波データテーブルを持ち、電気角タイマから得られた電気角データを基に正弦波データを読み込みます。読み込まれた正弦波データと電圧振幅レジスタの値の積を演算します。2 相変調の場合には結果を波形合成回路へと出力し、3 相変調を行う場合には、さらに、得られた積と電気角データ、PWM 周期レジスタの値をもとに波形データを演算します。演算は電気角タイマがカウントアップされるごとまたは電気角レジスタに値が設定されると開始され、U 相、V 相、W 相それぞれ順次、演算され PWM 波形出力回路へ出力されます。正弦波データテーブルは RAM に格納され、初期設定が必要です。

- ・ 周期を補正するには、周期補正レジスタ (EDSET.F~C) に、補正を行う回数 n を設定します。電気角カウント 16 回に n 回、周期をプラス 1 補正します。例えば、周期補正レジスタに 3 を設定すると、電気角カウント 16 回のうち 13 回の周期は周期設定レジスタの設定値 m となり、3 回は $m+1$ となります。(補正はほぼ等間隔に行われます)
- ・ 電気角カウンタ (ELDEG) は電気角タイマの動作中でも設定可能で、電気角の補正を行うことが可能です。
- ・ 電気角キャプチャ EDCAP は、位置検出のタイミングで電気角カウンタの値をキャプチャを行います。
- ・ 波形演算機能を許可した場合、電気角カウンタ (ELDEG) へのライトまたは電気角タイマのカウントアップ周期ごとに波形演算を行うか、ソフトウェアにて演算を行うかの選択ができます。電気角周期が長い場合は、AMP 値を設定し直してソフトウェアでの演算を行うと、より細かい制御が可能です。
- ・ 演算の実行時間は 35 マシンサイクル、7 μ s (@ 20 MHz) で行われます。
- ・ 演算結果の CMP レジスタへの転送 (EDCRA<RWREN>) を許可すると、演算結果を CMPU~W へ転送します (波形演算機能 EDCRA<CALCEN>許可時のみ)。また、許可中の CMPU~W レジスタへのライトは禁止されます。波形演算機能の許可中は CMPU~W から演算結果をリードすることができます。
- ・ 演算された結果をソフト的にデータの変更を行い CMPU~W にセットすることにより、正弦波以外の任意の波形を出力することが可能です。演算結果の CMP レジスタへの転送 (EDCRA bit2) を禁止すると CMPU~W を Read することで演算結果をリードすることが可能です。(演算終了を確認後 Read してください)
- ・ 正弦波データテーブル RAM の全データの初期設定は ELDEG レジスタに 000H から 17FH まで順次、設定を行うアドレスを設定し、その都度、WFMDR レジスタへ波形データをライトして初期設定を行います。データのライトは波形演算回路が禁止の状態で行います。

注 1) 周期設定 EDSET (EDT) へは 010H 以上の値を設定してください。010H 以下の値を設定しても 010H の値になります。

注 2) 正弦波データの読み込みは U 相に対し V 相: 電気角 120 度 (-120 度)、W 相: 電気角 240 度 (-240 度) のデータとなります。

注 3) 電気角 1 度の周期が演算時間よりも短い場合は、前回の演算結果が使用されています。

14.6.1.1 電気角タイマ、波形演算回路レジスタ機能

EDCRB

3	CALCST	ソフトウェアによる演算開始	強制的に演算を開始させます。演算中に“1”を書き込むと、演算を中断して新たに演算を開始します。
2	CALCBSY	演算中フラグ	リードすることで演算器の動作状態を知ることが可能です。
1	EDCALEN	電気角変化による演算開始の許可/禁止	電気角周期カウンターの一致または電気角への書き込み時に演算を開始するかどうかを選択します。禁止にしている場合、CALCST = “1” 以外の条件で演算が開始されることはありません。
0	EDISEL	電気角割り込み選択	電気角割り込み要求信号のタイミングを電気角タイマの一致時と演算終了時から選択します。

EDCRA

7	EDCNT	電気角カウント方向選択	電気角のカウント方向を選択します。
6	EDRV	VW 位相選択	U 相に対して V 相 W 相の位相方向を選択します。
5, 4	EDCK	クロック選択	電気角周期タイマのクロックを選択します。電気角タイマの動作中でも変更が可能です。
3	C2PEN	2 相変調/3 相変調切替	波形演算を行う際の変調方式を設定します。 演算式は、 2 相変調: 演算結果 = ramdata (ELDEG) × AMP 3 相変調: $\text{演算結果} = \frac{\text{MDPRD}}{2} \pm \frac{\text{ramdata}(\text{ELDEG}) \times \text{AMP}}{2}$ 注) 3 相変調時の±符号は電気角により切り替わります。 電気角 カウント値 (ELDEG) 0~179 度 0~191 (0~BFH): + 180~360 度 192~383 (C0~17FH): -
2	RWREN	演算結果の CMP レジスタへの自動転送	波形演算回路の演算結果を転送する許可/禁止を行います。波形演算機能を許可し、かつ、転送が許可されている場合、PWM 生成回路の U, V, W 相のデューティーとしてセットされ、ポートへ反映されます。
1	CALCEN	波形演算機能の許可/禁止	波形演算機能の許可/禁止を行います。波形演算機能を許可することにより、波形演算回路で演算が行われます。波形演算機能が許可されると、演算された結果は、PWM 生成回路の U, V, W 相のコンペアレジスタより読み出し可能となります。(CMPU, V, W)
0	EDTEN	電気角タイマ	電気角タイマの許可/禁止を行います。許可を行うと電気角タイマのカウントを開始し、禁止するとタイマを停止し、内部の電気角周期カウンタを 0 にリセットします。電気角 (ELDEG) の設定を変更しないで再び許可した場合は、停止した電気角から再スタートします。

EDSET

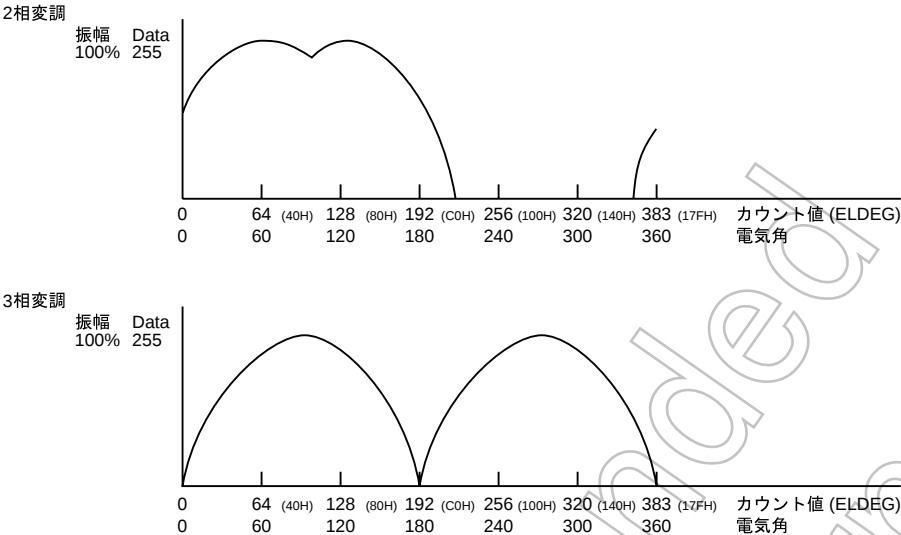
F~C	EDTH	電気角周期補正	電気角カウント 16 回のうち設定した回数 n だけ周期を+1 補正します。(16 - n) 回は、電気角周期設定値 m カウントし、n 回は (m + 1) カウントします。補正はほぼ等間隔に行われます。
B~0	EDT	電気角周期	電気角周期の設定を行います。

ELDEG	電気角	電気角のリードを行います。また、初期設定、およびカウント中での角度補正のために設定を行うことが可能です。17FH より大きい値は設定できません。
-------	-----	--

AMP	電圧振幅設定	電圧振幅を設定します。波形演算回路では設定されたデータと正弦波 RAM から読み出した正弦波データの積を演算します。振幅は MDPRD レジスタの設定値を上限として演算されます。
-----	--------	---

EDCAP	電気角キャプチャ	位置検出時の電気角タイマの値をキャプチャします。
-------	----------	--------------------------

WFMDR	正弦波データ設定	正弦波データ RAM へ正弦波データを書き込みます。電気角レジスタ ELDEG に 0~17FH まで順次アドレスを設定し、その都度 WFMDR へ正弦波データを書き込みます。データ書き込みは波形演算回路が禁止の状態で行ってください。
-------	----------	---



注) 3相変調時は電気角 180 度で演算符号が変わります。

図 14-17 正弦波データ設定例

電気角タイマ、波形演算回路レジスター一覧 [アドレス : PMD1]

	7	6	5	4	3	2	1	0	
EDCRB (01FC1H)	-	-	-	-	CALCST	CALCBSY	EDCALEN	EDISEL	(初期値: **** 0000)

3	CALCST	演算開始	0: ノーオペレーション 1: 演算開始	W
2	CALCBSY	演算中フラグ	0: 演算器停止中 1: 演算中	R
1	EDCALEN	電気角変化による演算開始の許可/禁止	0: 電気角に同期して演算開始 1: 電気角に同期して演算を行わない	R/W
0	EDISEL	電気角割り込み選択	0: 電気角周期タイマの一致で割り込み要求発生 1: DUTY の演算終了時に割り込み要求発生	

注) EDCRB は書き込み専用レジスタを含んでいるので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

	7	6	5	4	3	2	1	0	
EDCRA (01FC0H)	EDCNT	EDRV	EDCK	C2PEN	RWREN	CALCEN	EDTEN		(初期値: 0000 0000)

7	EDCNT	電気角カウント方向選択	0: 電気角アップカウント 1: 電気角ダウンカウント	R/W
6	EDRV	VW 位相選択	0: V = U + 120°, W = U + 240° 1: V = U - 120°, W = U - 240°	
5, 4	EDCK	クロック選択	00: fc/2 ³ (分解能 400 ns @ 20 MHz) 01: fc/2 ⁴ (分解能 800 ns @ 20 MHz) 10: fc/2 ⁵ (分解能 1.6 μs @ 20 MHz) 11: fc/2 ⁶ (分解能 3.2 μs @ 20 MHz)	
3	C2PEN	2 相変調/3 相変調切り替え	0: 2 相変調 1: 3 相変調	
2	RWREN	演算結果の CMP レジスタへの転送	0: 禁止 1: 許可	
1	CALC	波形演算機能の許可/禁止	0: 禁止 1: 許可	
0	EDTEN	電気角タイマの許可/禁止	0: 禁止 1: 許可	

注) クロックの選択は電気角タイマの禁止状態で行ってください。

	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
EDSET (01FC3H, 01FC2H)	EDTH					EDT											(初期値: 00000000 00010000)

F~C	EDTH	周期補正 (n)	0~15 回	R/W
B~0	EDT	周期設定 (m)	≥ 010H	

電気角タイマの I 周期 T は、次の式で表されます。

$$T = \left(m + \frac{n}{16}\right) \times 384 \times \text{設定クロック [秒]}$$

[m:周期設定 n:周期補正]

ELDEG (01FC5H, 01FC4H)	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	-	-	-	-	-	-	-	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	(初期値: 00000000)

8~0	ELDEG	電気角カウンタ	電気角の初期値設定およびカウント値	R/W
-----	-------	---------	-------------------	-----

AMP (01FC7H, 01FC6H)	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	-	-	-	-	DB	DA	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	(初期値: 00000000)

B~0	AMP	電圧設定	波形演算時の電圧設定	R/W
-----	-----	------	------------	-----

EDCAP (01FC9H, 01FC8H)	F	E	D	C	B	A	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	-	-	-	-	-	-	-	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	(初期値: 00000000)

8~0	EDCAP	電気角キャプチャ値	位置検出時の電気角タイマ値	R
-----	-------	-----------	---------------	---

WFMDR (01FCAH)	7	6	5	4	3	2	1	0	
	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0	(初期値: 00000000)

7~0	WFMDR	正弦波データ	正弦波データ RAM へ正弦波データを書き込み	W
-----	-------	--------	-------------------------	---

注) WFMDR は書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令ではアクセスできません。

14.6.1.2 PMD 関連制御レジスタ一覧

(1) 入出力端子、入出力制御レジスタ

PMD1 の入出力端子 (P3, P4) およびポート入出力制御レジスタ (P3CR, P4CR)

名称	アドレス	ビット	R or W	説明
P3DR	00003H	7	R/W	過負荷保護 (CL1)
		6	R/W	EMG 入力 (EMG1)
		5~0	R/W	U1/V1/W1/X1/Y1/Z1 出力
P4DR	00004H	2~0	R/W	位置信号入力 (PDU1, PDV1, PDW1)
P3CR	01F89H	7~0	R/W	P3 ポート入出力制御 (ビットごとに指定可) 0: 入力モード 1: 出力モード
P4CR	01F8AH	2, 1, 0	R/W	P4 ポート入出力制御 (ビットごとに指定可) 0: 入力モード 1: 出力モード

注) PMD 機能または入力ポートで使用するには出力ラッチ (PxDR) に “1” を設定します。

例) PMD 端子ポート設定

	入出力	P3DR	P3CR	P4DR	P4CR
CL1	入力	*	0	-	-
EMG1	入力	*	0	-	-
U1	出力	1	1	-	-
PDU1	入力	-	-	*	0

(2) モータ制御回路の制御レジスタ [アドレス: PMD1]

位置検出制御レジスタ (PDCR)、サンプリングディレイレジスタ (SDREG)

名称	アドレス	ビット	R or W	説明
PDCRC	01FA2H	5, 4	R	位置検出位置の検出 00: 現パルス内 01: PWM オフ時 10: 現パルス内 11: 前パルス内
		3	R	サンプリング状態モニタ 0: サンプリング停止中 1: サンプリング中
		2~0	R	不一致検出モード時、位置検出ポート状態保持。 ビット 2, 1, 0: W, V, U 相
PDCRB	01FA1H	7, 6	R/W	サンプリング入力クロック選択 [Hz] 00: $f_c/2^2$ 01: $f_c/2^3$ 10: $f_c/2^4$ 11: $f_c/2^5$
		5, 4	R/W	サンプリングモード 00: PWM オン時 01: 常時 10: 下相通電時
		3~0	R/W	位置検出一致回数 1~15 回
PDCRA	01FA0H	7	W	0: ノーオペレーション 1: ソフトウェアによるサンプリング停止
		6	W	0: ノーオペレーション 1: ソフトウェアによるサンプリング開始
		5	R/W	タイマ 3 によるサンプリング停止 0: 禁止 1: 許可
		4	R/W	タイマ 2 によるサンプリング開始 0: 禁止 1: 許可
		3	R/W	位置検出入力端子数の設定 0: 3 端子 (PDU/PDV/PDW) 1: 1 端子 (PDU) のみ比較
		2	R/W	PWM オン時の一致回数のカウント 0: 前の PWM 時の回数に続く 1: PWM オンごとに再カウント
		1	R/W	位置検出モード 0: 通常モード 1: 不一致検出モード
		0	R/W	位置検出機能の許可/禁止 0: 禁止 1: 許可 (サンプリング開始)
SDREG	01FA3H	6~0	R/W	サンプリングディレイ時間 $2^3/f_c \times \text{設定値}$ (最大 50.8 μs , 分解能 400 ns @ 20 MHz)

モードタイマ制御レジスタ (MTCR)、モードキャプチャレジスタ (MCAP)、コンペアレジスタ (CMP1, CMP2, CMP3)

名称	アドレス	ビット	R or W	説明
MTCRB	01FA5H	7	R/W	デバッグ出力 0: 禁止 1: 許可 (PMD1:P67)
		5	R	モードタイマのオーバフロー 0: オーバフローなし 1: オーバフロー発生
		3	R/W	過負荷保護によるモードタイマのキャプチャ 0: 禁止 1: 許可
		2	W	ソフトウェアによるモードタイマのキャプチャ 0: ノーオペレーション 1: キャプチャ
		1	R/W	位置検出によるモードタイマのキャプチャ 0: 禁止 1: 許可
MTCRA	01FA4H	7, 6, 5	R/W	モードタイマのクロック選択 [Hz] 000: $f_c/2^3$ (400 ns @ 20 MHz) 010: $f_c/2^4$ (800 ns @ 20 MHz) 100: $f_c/2^5$ (1.6 μ s @ 20 MHz) 110: $f_c/2^6$ (3.2 μ s @ 20 MHz) 001: $f_c/2^7$ (6.4 μ s @ 20 MHz) 011: Reserved 101: Reserved 111: Reserved
		4	R/W	タイマ 3 でのタイマリセット 0: 禁止 1: 許可
		3	R/W	過負荷保護によるタイマリセット 0: 禁止 1: 許可
		2	W	ソフトウェアによるタイマリセット 0: ノーオペレーション 1: リセット
		1	R/W	位置検出によるタイマリセット 0: 禁止 1: 許可
		0	R/W	モードタイマの許可/禁止 0: 禁止 1: 許可 タイマスタート
MCAP	01FA7H, 01FA6H	F~0	R	モードキャプチャレジスタ
CMP1	01FA9H, 01FA8H	F~0	R/W	コンペアレジスタ 1
CMP2	01FABH, 01FAAH	F~0	R/W	コンペアレジスタ 2
CMP3	01FADH, 01FACH	F~0	R/W	コンペアレジスタ 3

PMD 制御レジスタ (MDCR)、デッドタイムレジスタ (DTR)、PMD 出力レジスタ (MDOUT)

名称	アドレス	ビット	R or W	説明
MDCRB	01FAFH	1, 0	R/W	PWM カウンタクロック選択 00: $f_c/2$ (100 ns @ 20 MHz) 01: $f_c/2^2$ (200 ns @ 20 MHz) 10: $f_c/2^3$ (400 ns @ 20 MHz) 11: $f_c/2^4$ (800 ns @ 20 MHz)
MDCRA	01FAEH	7	R/W	0: PINT 設定の周期で割り込み要求を発生 1: PINT = 00 の時、半周期ごとに割り込みを発生
		6	R/W	DUTY モード 0: U 相共通 1: 3 相独立
		5	R/W	上相ポート極性 0: ローアクティブ 1: ハイアクティブ
		4	R/W	下相ポート極性 0: ローアクティブ 1: ハイアクティブ
		3, 2	R/W	PWM 割り込み要求(トリガ) 選択 00: 割り込み要求 1 周期に 1 回 01: 2 周期に 1 回 10: 4 周期に 1 回 11: 8 周期に 1 回
		1	R/W	PWM モード 0: PWM モード 0 (エッジ: のこぎり波) 1: PWM モード 1 (センター: 三角波)
		0	R/W	波形合成機能の許可/禁止 0: 禁止 1: 許可 (波形出力)
DTR	01FBEH	5~0	R/W	デッドタイム設定 $2^3/f_c \times$ 設定値 (最大 25.2 μ s, 分解能 400 ns @ 20 MHz)
MDOUT	01FB3H, 01FB2H	F	R	0: アップカウント中 1: ダウンカウント中
		E, D, C	R/W	位置検出用比較レジスタ 6: W 5: V 4: U
		B	R/W	PWM 同期選択 0: PWM 周期に非同期 1: 同期
		A	R/W	W 相 PWM 出力 0: H・L 出力 1: PWM 波形出力
		9	R/W	V 相 PWM 出力 0: H・L 出力 1: PWM 波形出力
		8	R/W	U 相 PWM 出力 0: H・L 出力 1: PWM 波形出力
		7, 6	R/W	ポート出力の同期信号選択 00: 非同期 01: 位置検出に同期 10: タイマ 1 に同期 11: タイマ 2 に同期
		5, 4	R/W	W 相出力制御
		3, 2	R/W	V 相出力制御
		1, 0	R/W	U 相出力制御

PWM カウンタ (MDCNT)、PMD ピリオドレジスタ (MDPRD)、PMD コンペアレジスタ (CMPU, CMPV, CMPW)

名称	アドレス	ビット	R or W	説明
MDCNT	01FB5H, 01FB4H	B~0	R	PWM 周期カウンタ値読み出し
MDPRD	01FB7H, 01FB6H	B~0	R/W	PWM 周期 MDPRD $\geq$ 010H
CMPU	01FB9H, 01FB8H	B~0	R/W	U 相 PWM デューティ設定
CMPV	01FBBH, 01FBAH	B~0	R/W	V 相 PWM デューティ設定
CMPW	01FBDH, 01FBCH	B~0	R/W	W 相 PWM デューティ設定

EMG 解除レジスタ (EMGREL)、EMG 制御レジスタ (EMGCR)

名称	アドレス	ビット	R or W	説明
EMGREL	01FBFH	7~0	W	EMG 保護回路禁止コード入力 5AH $\rightarrow$ A5H をライトで禁止
EMGCRB	01FB1H	7	W	過負荷保護状態から復帰 0: ノーオペレーション 1: 保護状態からの復帰
		6	R/W	過負荷保護状態からの復帰条件: PWM 同期 0: 禁止 1: 許可
		5	R/W	過負荷保護状態からのタイマ 1 による復帰の許可/禁止 0: 禁止 1: 許可
		4	R	過負荷保護状態 0: ノーオペレーション 1: 保護中
		3, 2	R/W	過負荷保護時、出力禁止相選択 00: 出力禁止相なし 01: 全相出力禁止 10: PWM 相 11: 全上相/全下相
		1	R/W	過負荷保護時、PWM カウンタ (MDCNT) 停止 0: 停止しない 1: 停止する
		0	R/W	過負荷保護回路の機能の許可/禁止 0: 禁止 1: 許可
EMGCRA	01FB0H	7~4	R/W	過負荷保護サンプリング時間 $2^2/f_c \times n$ ($n = 1 \sim 15$, 分解能 200 ns @ 20 MHz)
		2	R	EMG 保護状態 0: ノーオペレーション 1: 保護中
		1	W	EMG 状態からの復帰 0: ノーオペレーション 1: 保護状態からの復帰
		0	R/W	EMG 保護回路の機能の許可/禁止 0: 禁止 1: 許可 (初期状態は 1: 許可となっています。禁止する場合は、あらかじめ EMGREL1 にキーコード 5AH $\rightarrow$ A5H を入力しておく必要があります)

電気角制御レジスタ (EDCR)、電気角周期レジスタ (EDSET)、電気角設定レジスタ (ELDEG)、電圧設定レジスタ (AMP)、電気角キャプチャレジスタ (EDCAP)、正弦波データ設定レジスタ (WFMDR)

名称	アドレス	ビット	R or W	説明
EDCRB	01FC1H	3	W	0: ノーオペレーション 1: 演算開始
		2	R	0: 演算器停止中 1: 演算中
		1	R/W	0: 電気角に同期して演算開始 1: 電気角に同期して演算を行わない
		0	R/W	0: 電気角周期タイマの一致で割り込み要求発生 1: DUTY の演算終了時に割り込み要求発生
EDCRA	01FC0H	7	R/W	0: 電気角アップカウント 1: 電気角ダウンカウント
		6	R/W	0: $V = U + 120^\circ$, $W = U + 240^\circ$ 1: $V = U - 120^\circ$, $W = U - 240^\circ$
		5, 4	R/W	クロック選択 00: $fc/2^3$ 01: $fc/2^4$ 10: $fc/2^5$ 11: $fc/2^6$
		3	R/W	2 相変調/3 相変調切り替え 0: 2 相変調 1: 3 相変調
		2	R/W	演算結果の CMP レジスタへの転送 0: 禁止 1: 許可
		1	R/W	波形演算機能の許可/禁止 0: 禁止 1: 許可
		0	R/W	電気角タイマ 0: 禁止 1: 許可
EDSET	01FC3H, 01FC2H	F~C	R/W	周期補正 (n) 0~15 回
		B~0	R/W	周期設定 (1/m カウンタ) $\geq$ 010H
ELDEG	01FC5H, 01FC4H	8~0	R/W	電気角の初期値設定およびカウンタ値
AMP	01FC7H, 01FC6H	B~0	R/W	波形演算時の電圧設定
EDCAP	01FC9H, 01FC8H	8~0	R	位置検出時の電気角タイマ値
WFMDR	01FCAH	7~0	W	正弦波データ設定

Not Recommended
for New Design

第 15 章 非同期型シリアルインターフェース(UART)

TMP88FH41UG は、非同期型シリアルインターフェース(UART)を 1 チャンネル内蔵しています。

外部デバイスとは、RXD、TXD 端子を通して接続されます。RXD、TXD 端子は汎用ポートと兼用しているため、TXD 端子として使用するポートは出力ラッチを"1"にセットした後、出力制御レジスタを"1"にセットして出力モードに設定します。RXD 端子として使用するポートは、入力モードに設定します。

なお UART と SIO は同じ入出力端子を共用しているため、同時に使用することはできません。

15.1 構成

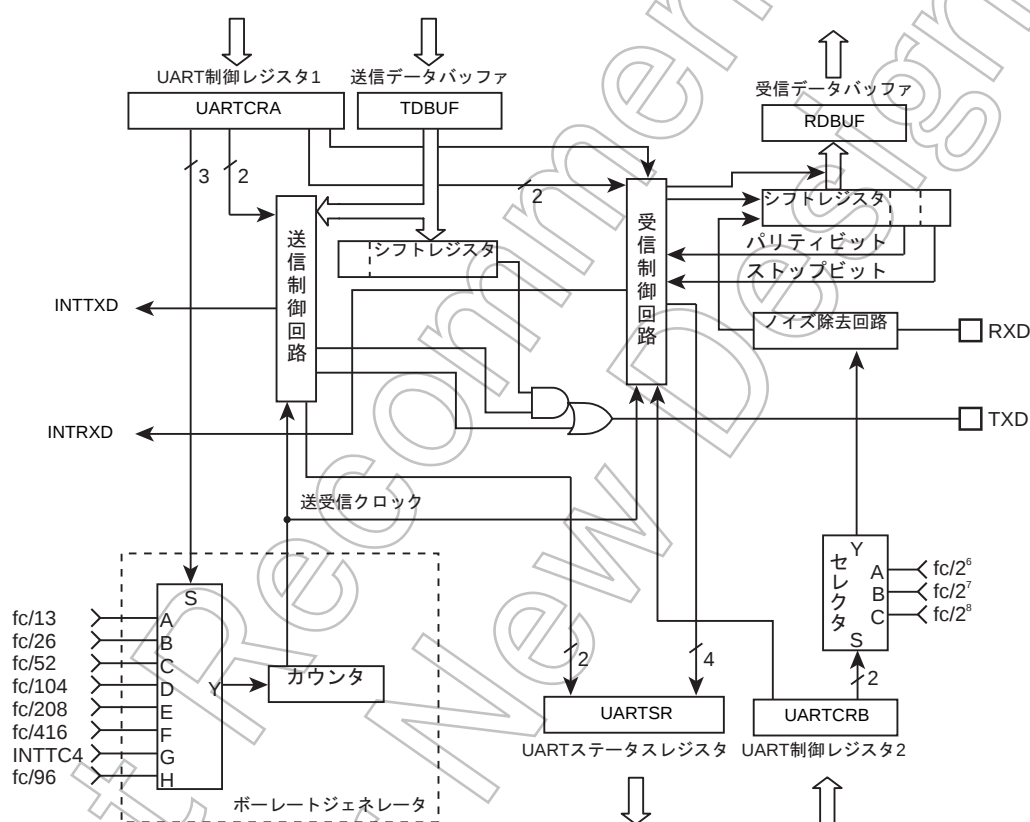


図 15-1 UART (非同期型シリアルインターフェース)

15.2 制御

UART は、UART 制御レジスタ 1, 2 (UARTCRA, UARTCRB) で制御されます。また UART ステータスレジスタ (UARTSR) により動作状態のモニタができます。

UART 制御レジスタ 1

UARTCRA
(01F91H)

7	6	5	4	3	2	1	0
TXE	RXE	STBT	EVEN	PE	BRG		

(初期値: 0000 0000)

TXE	送信動作	0: ディセーブル 1: イネーブル	Write only
RXE	受信動作	0: ディセーブル 1: イネーブル	
STBT	送信ストップビット長	0: 1 ビット 1: 2 ビット	
EVEN	偶数パリティ	0: 奇数パリティ 1: 偶数パリティ	
PE	パリティ付加	0: パリティなし 1: パリティ付加	
BRG	転送クロック選択	000: fc/13 [Hz] 001: fc/26 010: fc/52 011: fc/104 100: fc/208 101: fc/416 110: INTTC4 使用 111: fc/96	

- 注 1) UARTCRA<TXE, RXE>ビットを"0"に設定して動作を禁止させる場合、送信もしくは受信動作が完了されたときに有効となります。送信データが送信データバッファに格納されている場合は、そのデータの送出は行わず、そのあと送信許可に設定されても新たにデータを書き込むまで送信動作は行われません。
- 注 2) 転送クロックとパリティは送受信共通です。
- 注 3) UARTCRA<BRG>の書き替えは、UARTCRA<RXE> = "0"かつ UARTCRA<TXE> = "0"のときに行ってください。
- 注 4) fc=20MHz で使用する場合は、タイマカウンタ 4 をポーレートジェネレータとしてご使用ください。

UART 制御レジスタ 2

UARTCRB (01F92H)	7	6	5	4	3	2	1	0	
						RXDNC	STOPBR		(初期値: **** *000)

RXDNC	RXD 入力のノイズ除去時間の選択	00: ノイズ除去なし (ヒステリシス入力) 01: 31/fc[s]未満のパルスはノイズとして除去 10: 63/fc[s]未満のパルスはノイズとして除去 11: 127/fc[s]未満のパルスはノイズとして除去	Write only
STOPBR	受信ストップビット長	0: 1 ビット 1: 2 ビット	

- 注) 転送クロック選択(BRG)により、RXDNC 設定には以下の制約があります。"○"の箇所にて使用し"-"の箇所は設定しないでください。なお INTTC4 を使用する場合、転送クロックは INTTC4 ソースクロック[H z]÷TC4DR 設定値で計算されます。

BRG 設定	転送クロック[Hz]	RXDNC 設定			
		00 (ノイズ除去なし)	01 (31/fc[s]未満の パルス除去)	10 (63/fc[s]未満の パルス除去)	11 (127/fc[s]未満の パルス除去)
000	fc/13	○	○	○	—
110 (タイマカウンタ割り込み での転送クロックが右記 となる場合)	fc/8	○	—	—	—
	fc/16	○	○	—	—
	fc/32	○	○	○	—
上記以外		○	○	○	○

UART ステータスレジスタ

UARTSR	7	6	5	4	3	2	1	0	
(01F91H)	PERR	FERR	OERR	RBFL	TEND	TBEP			(初期値: 0000 11**)

PERR	パリティエラーフラグ	0: パリティエラーなし 1: パリティエラー発生	Read only
FERR	フレーミングエラーフラグ	0: フレーミングエラーなし 1: フレーミングエラー発生	
OERR	オーバランエラーフラグ	0: オーバランエラーなし 1: オーバランエラー発生	
RBFL	受信バッファフルフラグ	0: 受信バッファエンプティ 1: 受信バッファフル	
TEND	送信終了フラグ	0: 送信中 1: 送信終了	
TBEP	送信バッファエンプティフラグ	0: 送信バッファフル(送信データ書き込み済み) 1: 送信バッファエンプティ	

注) UARTSR<TBEP>は、送信割り込み発生後、自動的に"1"にセットされます

UART 受信データバッファ

RDBUF	7	6	5	4	3	2	1	0	Read only
(01F93H)									(初期値: 0000 0000)

UART 送信データバッファ

TDBUF	7	6	5	4	3	2	1	0	Write only
(01F93H)									(初期値: 0000 0000)

15.3 転送データフォーマット

UART で転送されるデータには、スタートビット 1 ビット(“L” レベル)とストップビット(“H” レベル、UARTCRA<STBT>でビット長の選択可)、パリティ UARTCRB<PE>でパリティ有無の選択可、UARTCRA<EVEN>で偶数/奇数パリティ選択可) が付加されます。以下に転送データフォーマットを示します。

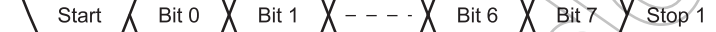
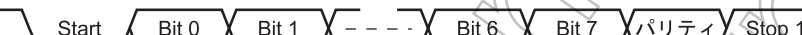
PE	STBT	フレーム長									
		1	2	3		8	9	10	11	12	
0	0										
0	1										
1	0										
1	1										

図 15-2 転送データフォーマット

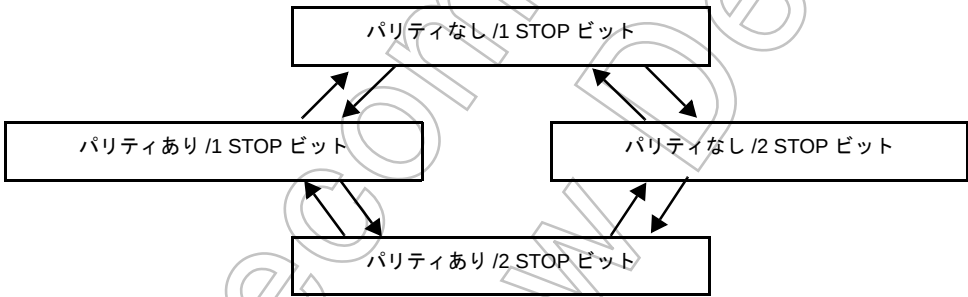


図 15-3 転送データフォーマット変更時の注意

注) 送信データフォーマットの切り替えは、初期設定以外は、送信がデッドロックする場合がありますので、初期設定時以外は図 15-3 の状態遷移にて送信動作を実施し、切り替えを行ってください。

15.4 転送レート

UART の転送レート(ボーレート)は UARTCRA<BRG>により設定されます。以下に転送レートの例を示します。

表 15-1 転送レート (例)

BRG	ソースクロック	
	16 MHz	8 MHz
000	76800 [baud]	38400 [baud]
001	38400	19200
010	19200	9600
011	9600	4800
100	4800	2400
101	2400	1200

UART の転送レートとして INTTC4 使用を選択したとき (つまり UARTCRA<BRG> = “110” に設定したとき) 転送クロックおよび転送レートは

$$\text{転送クロック [Hz]} = \text{TC4 ソースクロック [Hz]} \div \text{TC4DR 設定値}$$

$$\text{転送レート [baud]} = \text{転送クロック [Hz]} \div 16$$

となります。

15.5 データのサンプリング方法

UART のレシーバは、RXD 端子入力にスタートビットが見つかるまで UARTCRA<BRG>で選択したクロックで入力のサンプリングを行います。RT クロックの開始は、RXD 端子の “L” レベルを検出し始まります。スタートビットが見つかったらスタートビット、データビット、ストップビット、パリティビットは、以下に示すように 1 レシーバクロック (RT1 クロック) の間隔 (RT0 はビットが始まると予想される位置) で RT7, RT8, RT9 の位置で 3 回サンプリングし、多数決判定 (3 回のサンプリングのうち 2 回または 3 回) で決定しビットのデータとします。

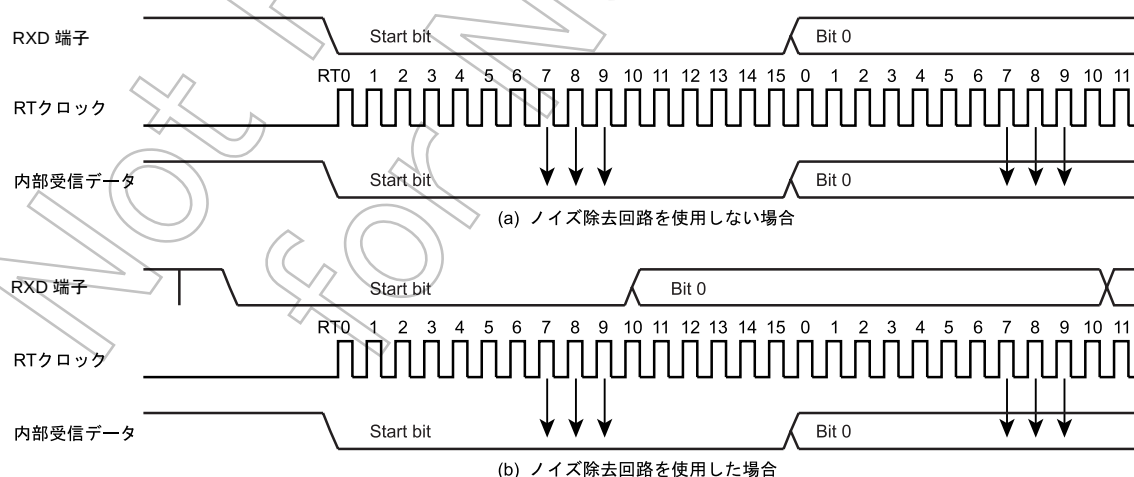


図 15-4 データのサンプリング方法

15.6 STOP ビット長

UARTCRA<STBT>で送信ストップビット長 (1 ビット/2 ビット) の選択ができます。

15.7 パリティ

UARTCRA<PE>でパリティ付加の有無を、UARTCRA<EVEN>でパリティの種類 (奇数/偶数) を設定します。

15.8 送受信動作

15.8.1 データ送信動作

UARTCRA<TXE>を“1”にセットします。UARTSRを読み出し TBEP = “1”を確認後、TDBUF (送信データバッファ) にデータを書き込みます。書き込みを行うと UARTSR<TBEP>は“0”にクリアされデータが送信シフトレジスタに転送された後、TXD 端子より順次出力されます。このとき出力されるデータにはスタートビット 1 ビットと UARTCRA<STBT>で指定した数のストップビットおよびパリティビット (パリティありの場合) が付加されます。データ転送レートは UARTCRA<BRG>で選択します。データの送信が始まると送信バッファエンプティフラグ UARTSR<TBEP>は“1”にセットされ、INTTXD 割り込みが発生します。

UARTCRA<TXE>が“0”の間および UARTCRA<TXE>に“1”を書き込んでから TDBUF に送信データが書き込まれるまでの間、TXD 端子は“H”レベルに固定されます。

送信を行う場合、UARTSRを読み出してから TDBUF にデータを書き込んでください。読み出さないと、UARTSR<TBEP>が“0”にクリアされず送信が開始されません。

15.8.2 データ受信動作

UARTCRA<RXE>を“1”にセットします。その後、RXD 端子からデータを受信すると、RDBUF (受信データバッファ) に受信データが転送されます。このとき、送られてくるデータにはスタートビットとストップビットおよびパリティビット (パリティありの場合) が付加されています。ストップビットが受信されるとデータだけが取り出され RDBUF (受信データバッファ) に転送された後、受信バッファフルフラグ UARTSR<RBFL>がセットされ、INTRXD 割り込みが発生します。データ転送レートは UARTCRA<BRG>で選択します。

データが受信されたときに、オーバランエラーが発生すると、RDBUF (受信データバッファ) へのデータ転送は行われず破棄されます。ただし、RDBUF 内のデータは影響を受けません。

注) UARTCRA<RXE>ビットを“0”に設定して受信動作を停止させる場合、受信動作が完了したときに有効となります。ただし、この受信データにおいてフレーミングエラーが発生した場合、受信動作停止が有効とならない場合がありますので、フレーミングエラー発生時は、必ず再受信を実施してください。

15.9 ステータスフラグ

15.9.1 パリティエラー

受信データのデータビットから計算したパリティが、受信されたパリティビットと異なっているとパリティエラーフラグ UARTSR<PERR>が“1”にセットされます。UARTSRを読み出した後、RDBUFを読み出すと UARTSR<PERR>は“0”にクリアされます。

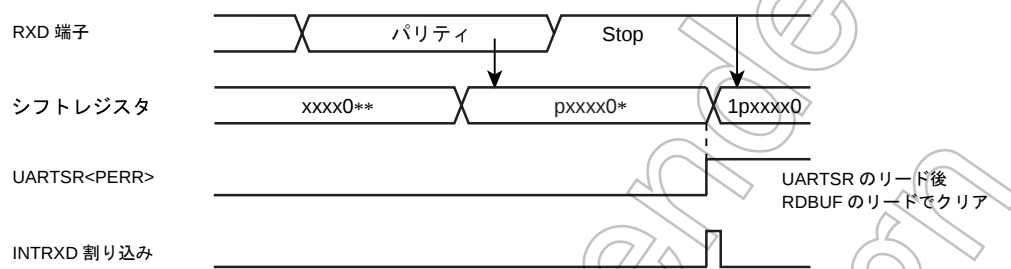


図 15-5 パリティエラーの発生

15.9.2 フレーミングエラー

受信データの STOP ビットとして“0”がサンプリングされたときフレーミングエラーフラグ UARTSR<FERR>が“1”にセットされます。UARTSRを読み出した後、RDBUFを読み出すと UARTSR<FERR>は“0”にクリアされます。

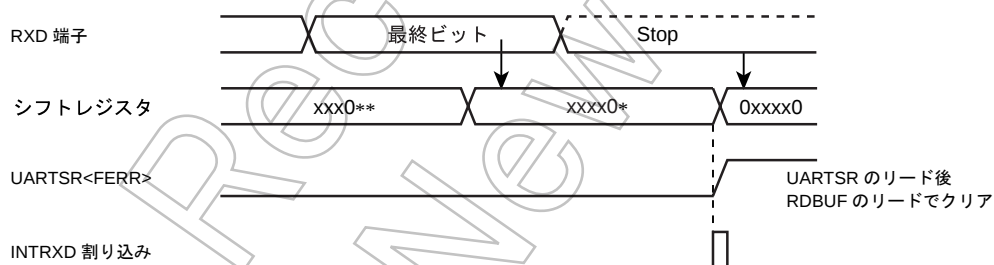


図 15-6 フレーミングエラーの発生

15.9.3 オーバランエラー

RDBUF に読み出していないデータが格納されている状態で、次のデータの受信が全ビット終了するとオーバランエラーフラグ UARTSR<OERR>が“1”にセットされます。この場合、受信データは破棄され受信データバッファ内のデータは影響を受けません。UARTSRを読み出した後、RDBUFを読み出すと UARTSR<OERR>は“0”にクリアされます。

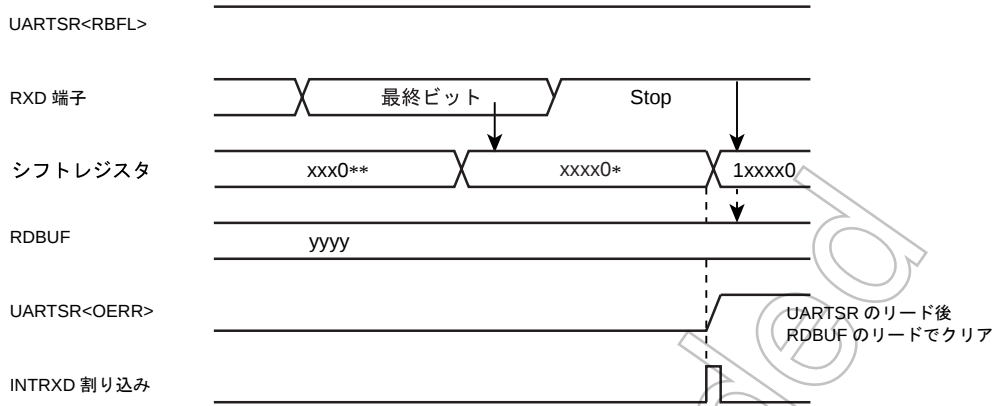


図 15-7 オーバランエラーの発生

注) オーバランエラーフラグ UARTSR<OERR>がクリアされるまで、受信動作は停止します。

15.9.4 受信バッファフル

受信データを RDBUF に取り込むと UARTSR<RBFL>が “1” にセットされます。UARTSR を読み出した後、RDBUF からデータを読み出すと UARTSR<RBFL>は “0” にクリアされます。

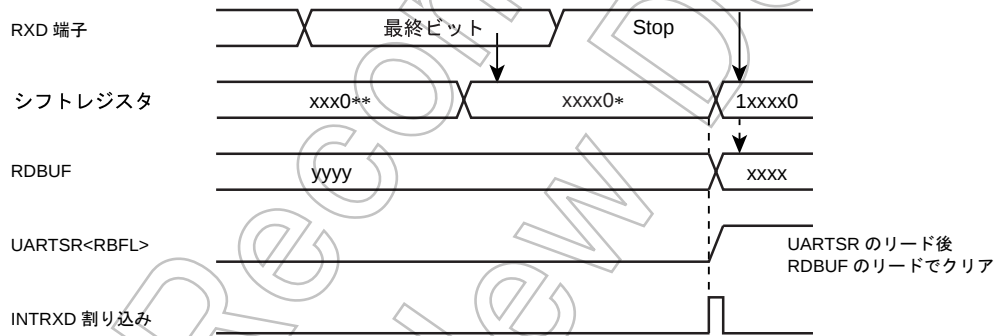


図 15-8 受信バッファフルの発生

注) 上記、UARTSR の読み出しから RDBUF を読み出す間にオーバランエラーフラグ UARTSR<OERR>がセットされた場合、RDBUF 読み出しだけではエラーフラグがクリアされません。再度 UARTSR を読み込み、エラーの確認を行ってください。

15.9.5 送信バッファエンプティ

TDBUF にデータが存在しないとき、つまり TDBUF のデータが送信シフトレジスタに転送され送信が開始されるとき UARTSR<TBEP>が “1” にセットされます。UARTSR を読み出した後、TDBUF にデータを書き込むと UARTSR<TBEP>は “0” にクリアされます。

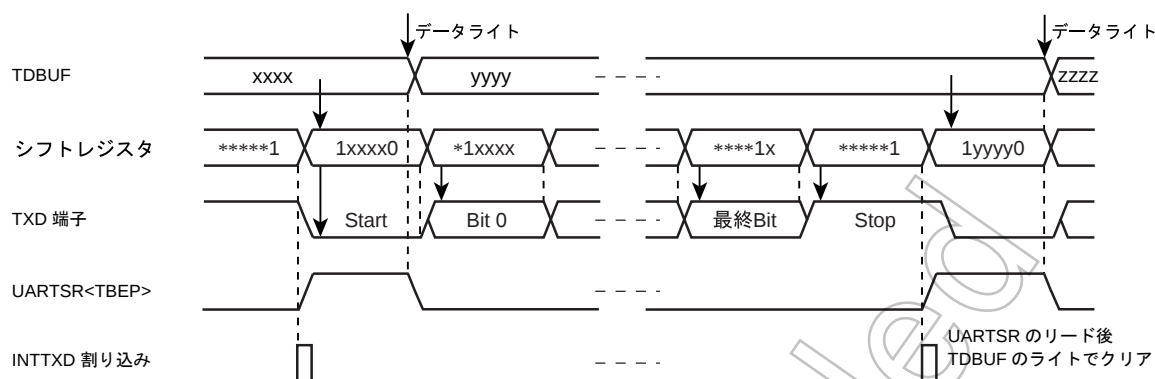


図 15-9 送信バッファエンプティの発生

15.9.6 送信終了フラグ

送信が終了し、TDBUF 内に待機中のデータがないとき (UARTSR<TBEP>="1" のとき) UARTSR<TEND>が "1" にセットされます。TDBUF にデータを書き込んだ後、送信が開始されると UARTSR<TEND>は "0" にクリアされます。

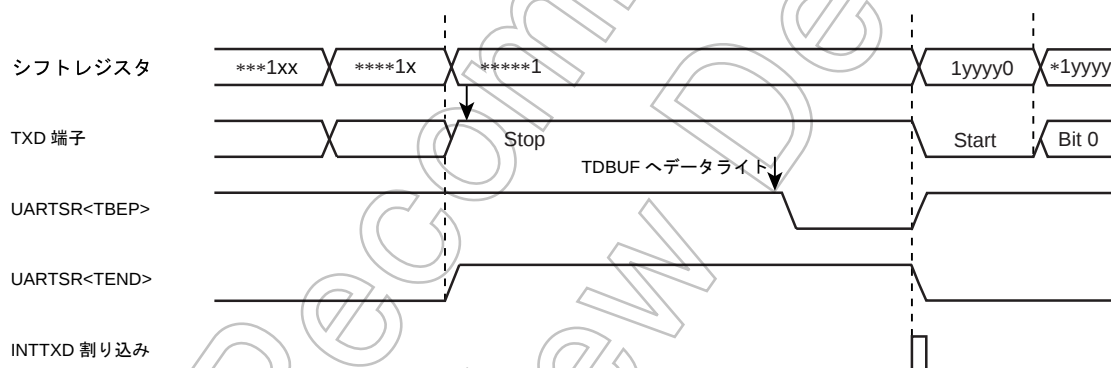


図 15-10 送信終了フラグと送信バッファエンプティの発生

Not Recommended
for New Design

第 16 章 同期型シリアルインタフェース(SIO)

TMP88FH41UG は、クロック同期方式の 8 ビットシリアルインタフェースを 1 チャンネル内蔵しています。シリアルインタフェースは、8 バイトの送受信データバッファを持っており、最大 64 ビットまでのデータを自動的に連続転送することができます。

シリアルインタフェースは、SO, SI, $\overline{\text{SCK}}$ 端子を通して外部デバイスと接続されます。シリアルインタフェース端子として使用する場合、入力端子は入力モードに設定します。出力端子はあらかじめ出力モードに設定し、なおかつ出力ラッチを“1”にセットします。

なお SIO と UART は同じ入出力端子を共用しているため、同時に使用することはできません。

16.1 構成

SIO制御レジスタ/ステータスレジスタ

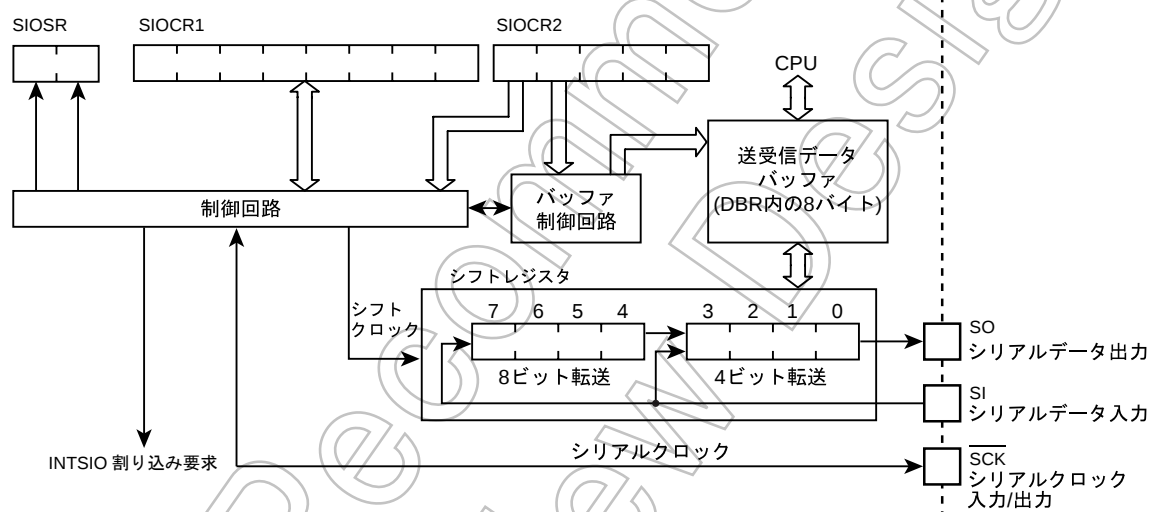


図 16-1 シリアルインタフェース

16.2 制御

SIO の制御は、シリアルインタフェース制御レジスタ (SIOCR1/SIOCR2) で行います。また、ステータスレジスタ (SIOSR) をリードすることによりシリアルインタフェースの動作状態を確認することができます。

送受信データバッファの制御は、SIOCR2<BUF>で行います。送受信データバッファは、DBR 領域の 01F98~01F9F 番地に割り当てられており、一度に最大 8 ワードまで連続転送できます。設定されたワード数の転送が終了するとバッファエンプティ (送信時)/バッファフル (受信時または送受信時) の割り込み要求 (INTSIO) が発生します。

シリアルクロックに内部クロックを用いる場合、8 ビット送受信または 8 ビット受信モードのとき 1 ワード転送ごとにシリアルクロックに一定時間のウェイトをかけることができます。ウェイト時間は、SIOCR2<WAIT>で 4 種類の中から選択することができます。

シリアルインタフェース制御レジスタ 1

SIOCR1	7	6	5	4	3	2	1	0	
(1F96H)	SIOS	SIOINH	SIOM			SCK			(初期値: 0000 0000)

SIOS	転送の開始/終了指示	0: 終了 1: 開始	Write only		
SIOINH	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)			
SIOM	転送モードの選択	000: 8ビット送信モード 010: 4ビット送信モード 100: 8ビット送受信モード 101: 8ビット受信モード 110: 4ビット受信モード 上記以外: Reserved			
SCK	シリアルクロックの選択		NORMAL, IDLE モード		Write only
			DV1CK = 0	DV1CK = 0	
		000	fc/2 ¹³	fc/2 ¹⁴	
		001	fc/2 ⁸	fc/2 ⁹	
		010	fc/2 ⁷	fc/2 ⁸	
		011	fc/2 ⁶	fc/2 ⁷	
		100	fc/2 ⁵	fc/2 ⁶	
		101	fc/2 ⁴	fc/2 ⁵	
		110	Reserved		
		111	外部クロック (SCK 端子から入力)		

注 1) 転送モード、シリアルクロックの設定時は、SIOCR1<SIOS> = “0”、SIOCR1<SIOINH> = “1” にしてください。
注 2) SIOCR1 は書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令は使用できません。

シリアルインタフェース制御レジスタ 2

SIOCR2	7	6	5	4	3	2	1	0	
(1F97H)				WAIT			BUF		(初期値: ***0 0000)

WAIT	ウェイト制御	8ビット送受信/受信モード以外は常に“00”にしてください。 00: $T_f = T_D$ (ノンウェイト) 01: $T_f = 2T_D$ (ウェイト) 10: $T_f = 4T_D$ (ウェイト) 11: $T_f = 8T_D$ (ウェイト)	
BUF	転送ワード数の設定 (使用するバッファのアドレス)	使用するバッファのアドレス SIO 000: 1ワード転送 01F98H 001: 2ワード転送 01F98H ~ 01F99H 010: 3ワード転送 01F98H ~ 01F9AH 011: 4ワード転送 01F98H ~ 01F9BH 100: 5ワード転送 01F98H ~ 01F9CH 101: 6ワード転送 01F98H ~ 01F9DH 110: 7ワード転送 01F98H ~ 01F9EH 111: 8ワード転送 01F98H ~ 01F9FH	Write only

- 注 1) 4ビット転送のときは、各バッファの下位4ビットに格納します/されます。受信時上位4ビットには“0”が格納されます。
- 注 2) 送信データはバッファの若いアドレスの方から送信されます。また、受信データは若いアドレスの方から格納されます(最初に転送されるのは01F98H番地です)。
- 注 3) 転送終了後も BUF の設定値は保存されています。
- 注 4) SIOCR2 の設定は、シリアルインタフェース停止状態 (SIOSR<SIOF> = 0)で行ってください。
- 注 5) *: Don't care
- 注 6) SIOCR2 は書き込み専用レジスタですので、ビット操作などのリードモディファイライト命令は使用できません。
- 注 7) T_f : フレーム時間 (1ワードのデータ転送時間), T_D : データ転送時間

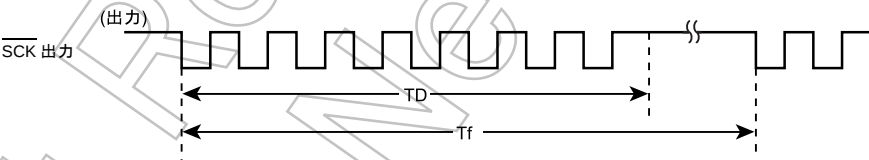


図 16-2 フレーム時間(T_f)とデータ転送時間(T_D)

シリアルインタフェースステータスレジスタ

SIOSR	7	6	5	4	3	2	1	0	
(1F97H)	SIOF	SEF							(初期値: 00** ****)

SIOF	シリアル転送動作状態モニタ	0: 転送終了 1: 転送中	Read only
SEF	シフト動作状態モニタ	0: シフト動作終了 1: シフト動作中	

- 注 1) SIOSR<SIOF>は、SIOCR1<SIOS>を“0”にクリアした後、転送が終了した時点または SIOCR1<SIOINH>を“1”にセットした時点で“0”にクリアされます。

16.3 シリアルクロック

16.3.1 クロックソース

クロックソースは SIOCR1<SCK> により、内部クロックまたは外部クロックを選択することができます。

16.3.1.1 内部クロック

シリアルインタフェースは、内部クロックソースとして 6 種類の周波数が選択でき、シリアルクロックは $\overline{\text{SCK}}$ 端子より外部に出力されます。なお、転送開始時 $\overline{\text{SCK}}$ 端子出力は “H” レベルになります。この場合、 $\overline{\text{SCK}}$ (P43)は出力モードに設定し、なおかつ出力ラッチが 1 にされてなければいけません。

プログラムでデータの書き込み (送信時) またはデータの読み取り (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有しています。

表 16-1 シリアルクロックレート

NORMAL, IDLE モード		
SCK	クロック	ボーレート
000	$fc/2^{13}$	2.44 Kbps
001	$fc/2^8$	78.13Kbps
010	$fc/2^7$	156.25 Kbps
011	$fc/2^6$	312.50 Kbps
100	$fc/2^5$	625.00 Kbps
101	$fc/2^4$	1250.00 Kbps
110	-	-
111	外部	

注) 1 Kbps = 1024 bps , $fc=20\text{MHz}$

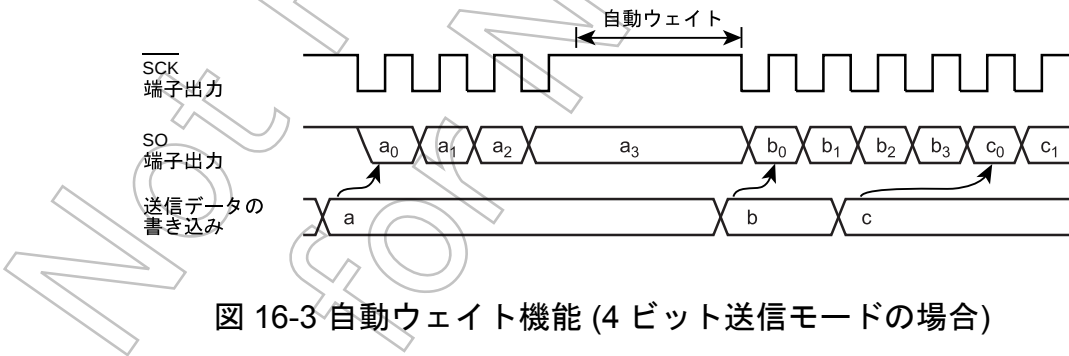


図 16-3 自動ウェイト機能 (4 ビット送信モードの場合)

16.3.1.2 外部クロック

外部から $\overline{\text{SCK}}$ 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。この場合、 $\overline{\text{SCK}}$ (P43)は入力モードにされてなければいけません。なお、シフト動作が確実に行われるためには、シリアルクロックの “H” レベル, “L” レベルともに NORMAL 時は $2^4/fc$ 以上のパルス幅が必要です。ただし、これはシフト動作が確実に行われるのに必要なパルスで実際には割り込み、書き込み、読み出しなどの処理時間が必要なためモードの設定とプログラムによって最小パルスは決定されます。

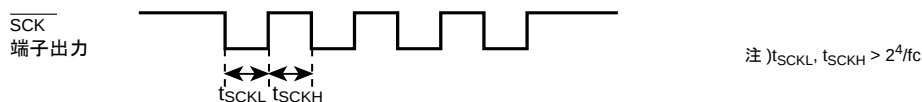


図 16-4 外部クロックのパルス幅

16.3.2 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。

16.3.2.1 前縁シフト

シリアルクロックの前縁 ($\overline{SCK}$ 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。

16.3.2.2 後縁シフト

シリアルクロックの後縁 ($\overline{SCK}$ 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。

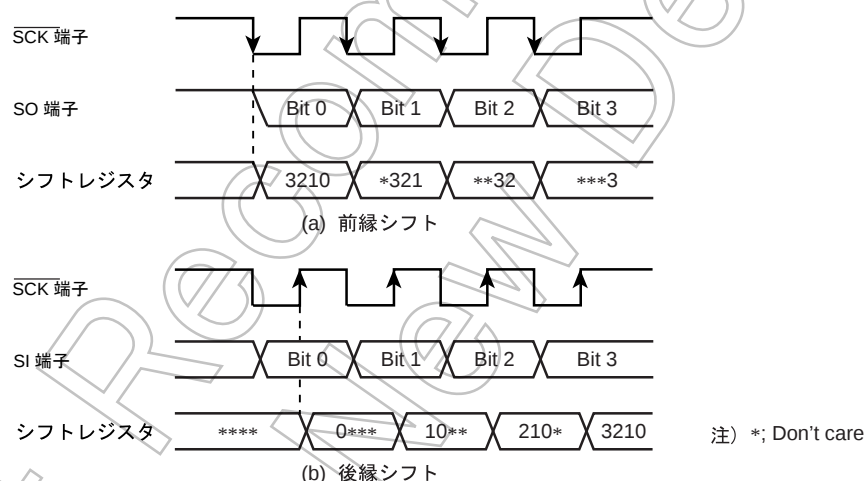


図 16-5 シフトエッジ

16.4 転送ビット数

4 ビットシリアル転送 または 8 ビットシリアル転送が選択できます。4 ビットシリアル転送の場合、送受信データバッファは下位 4 ビットのみ使用し、上位 4 ビットは受信時“0”になります。

なお、データは最下位ビット (LSB) から順次シリアル転送されます。

16.5 転送ワード数

4 ビットデータ (4 ビットシリアル転送時)/8 ビットデータ (8 ビットシリアル転送時) を 1 ワードとして最大 8 ワードまで連続して転送することができます。転送ワード数は、 $SIOCR2<BUF>$ で設定します。

指定されたワード数の転送終了時点で、INTSIO 割り込み要求が発生します。途中で転送ワード数を変更する場合は、シリアルインタフェースを停止してから行ってください。ただし、内部クロック動作の場合は自動ウェイト動作中に転送ワード数の変更ができますので、停止させる必要はありません。

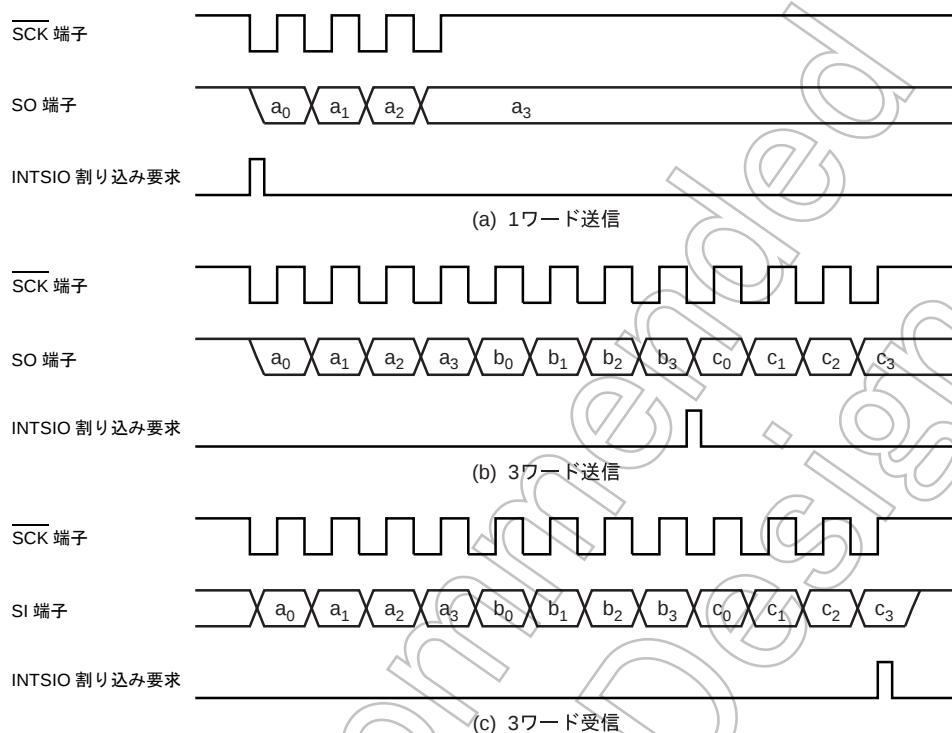


図 16-6 転送ワード数 (例 : 1 ワード = 4 ビット)

16.6 転送モード

転送モードは SIOCR1<SIOM>によって、送信/受信/送受信モードを選択することができます。

16.6.1 4 ビット送信モード, 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、最初の転送ワード数分の送信データをデータバッファレジスタ (DBR) に書き込みます。

送信データの書き込み後、SIOCR1<SIOS>を“1”にセットすることにより送信が開始されます。送信データは、シリアルクロックに同期して最下位ビット (LSB) 側から逐次 SO 端子に出力されます。LSB のデータを出力した時点で、送信データは、1 ワードずつバッファレジスタからシフトレジスタへ転送されます。最後の送信データが転送されると、バッファレジスタが空になりますので、次の送信データを要求する INTSIO (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、SIOCR2<BUF>で指定されたワード数のデータをすべて送信したあと、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。ただし、次の送信データを 1 ワードでも書き込むと自動ウェイト動作は解除されますので、2 ワード以上送信する場合は前の 1 ワードの送信が終わるまでに次のワードのデータを書き込んでください。

注) 送信データバッファに使用していない DBR への書き込みによっても自動ウェイト動作は解除されますので、不使用の DBR を他の用途に使用しないでください。例えば、3 ワード送信の場合、余った 5 ワードの DBR は使用しないでください。

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、バッファレジスタに送信データが書き込ま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、バッファレジスタにデータを書き込むまでの最大遅れ時間により決まります。

送信を終了させるには、バッファエンプティ割り込みサービスプログラムで SIOCR1<SIOS>を“0”にクリアするか SIOCR1<SIOINH>を“1”にセットします。SIOCR1<SIOS>がクリアされると、転送中のワードの全ビットが出力された時点で終了します。プログラムで送信の終了を確認するには、SIOSR<SIOF>をセンスします。SIOSR<SIOF>は送信の終了で“0”になります。SIOCR1<SIOINH>をセットした場合は、直ちに送信を打ち切り、SIOSR<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 SIOCR1<SIOS>を“0”クリアする必要があります。もしシフトアウトする前に SIOCR1<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、停止します。転送ワード数を変更する必要がある場合は、SIOCR1<SIOS>を“0”にクリアし、SIOSR<SIOF>が“0”なったことを確認後 SIOCR2<BUF>を書き替えてください。

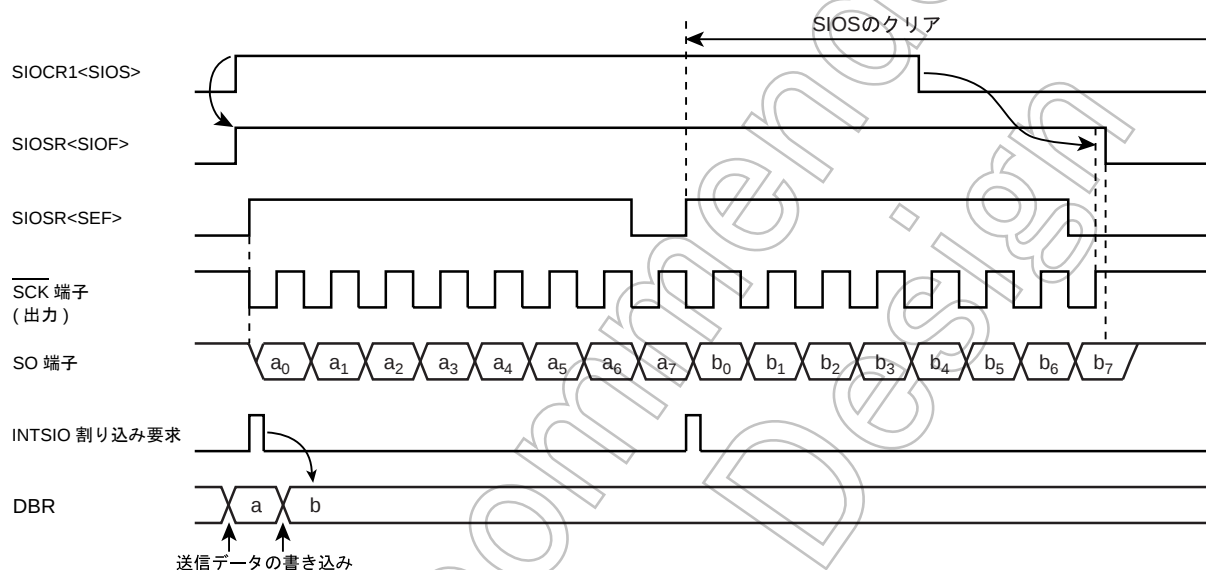


図 16-7 送信モード (例：8 ビット、1ワード転送、内部クロック)

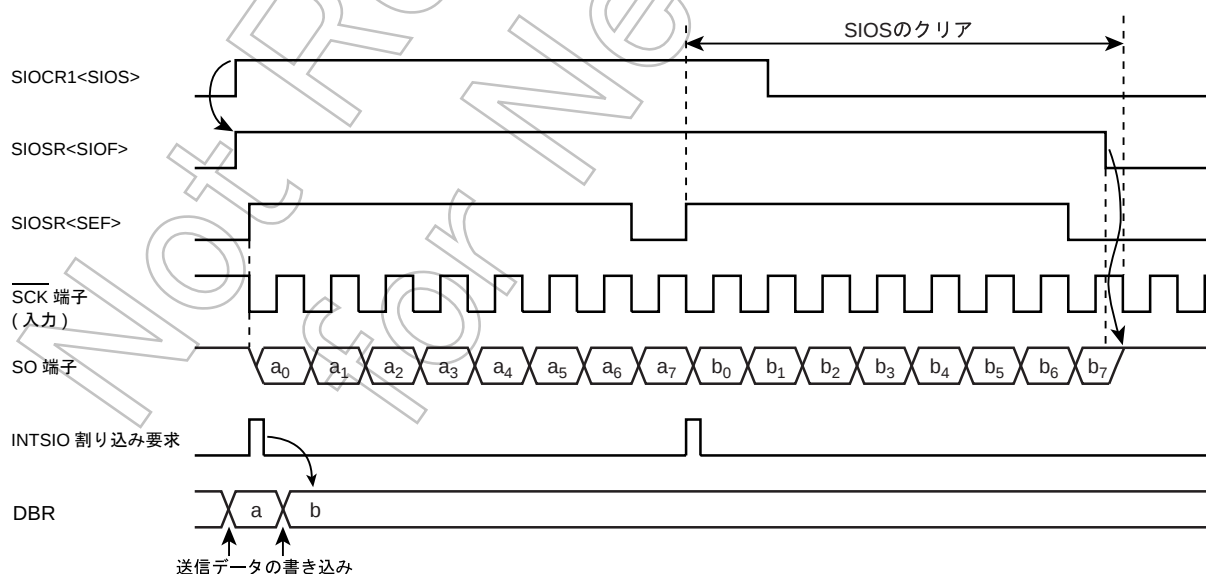


図 16-8 送信モード (例：8 ビット、1ワード転送、外部クロック)

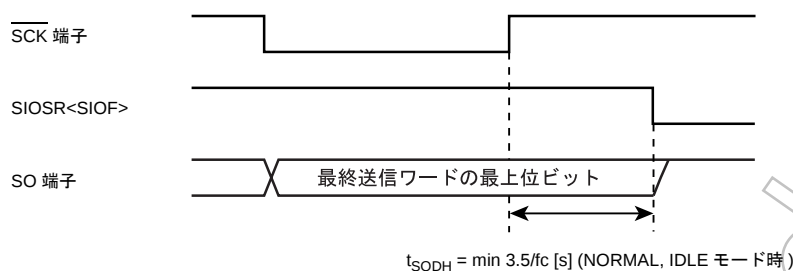


図 16-9 送信終了時の送信データ保持時間

16.6.2 4 ビット受信モード, 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、 SIOCR1<SIOS> を“1”にセッ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順次シフトレジスタへデータを取り込みます。1 ワードのデータが取り込まれるとシフトレジスタからデータバッファレジスタ (DBR) に受信データが書き込まれます。 SIOCR2<BUF> で指定されたワード数の受信が終了すると受信データの読み取りを要求する INTSIO (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データバッファレジスタから読み取ります。

内部クロック動作の場合、受信データがデータバッファレジスタから読み取ら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。1 ワードでも読み取っている場合は自動ウェイト動作は行われません。

注) 受信データバッファに使用していない DBR の読み出しによっても自動ウェイト動作は解除されますので、SIO で不使用の DBR を他の用途に使用しないでください。

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読み取ります。もし、受信データが読み取られない場合、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読み取り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バッファフル割り込みサービスプログラムで SIOCR1<SIOS> を“0”にクリアするか SIOCR1<SIOINH> を“1”にセットします。 SIOCR1<SIOS> が“0”にクリアされると、転送中のワードの全ビットが揃いデータバッファレジスタへの書き込みが完了した時点で受信が終了します。プログラムで受信の終了を確認するには、 SIOSR<SIOF> をセンスします。 SIOSR<SIOF> は受信の終了で“0”になります。受信終了の確認のあと最終受信データを読み取ります。

SIOCR1<SIOINH> をセットした場合は、直ちに受信を打ち切り、 SIOSR<SIOF> は“0”になります (受信データは無効になりますので、読み取る必要はありません)。転送ワード数を変更する必要がある場合、外部クロック動作のときは SIOCR1<SIOS> を“0”にクリアし SIOSR<SIOF> が“0”になったことを確認後 SIOCR2<BUF> を書き替えてください。内部クロック動作のときは自動ウェイト動作に入りますので、受信データを読み取る前に SIOCR2<BUF> を書き替えてください。

注) 転送モードを変更した場合、データバッファレジスタの内容は保持されません。従って転送モードの変更は、受信終了指示 (SIOCR1<SIOS> を“0”にクリア) を行い、最終受信データを読み取った後で行ってください。

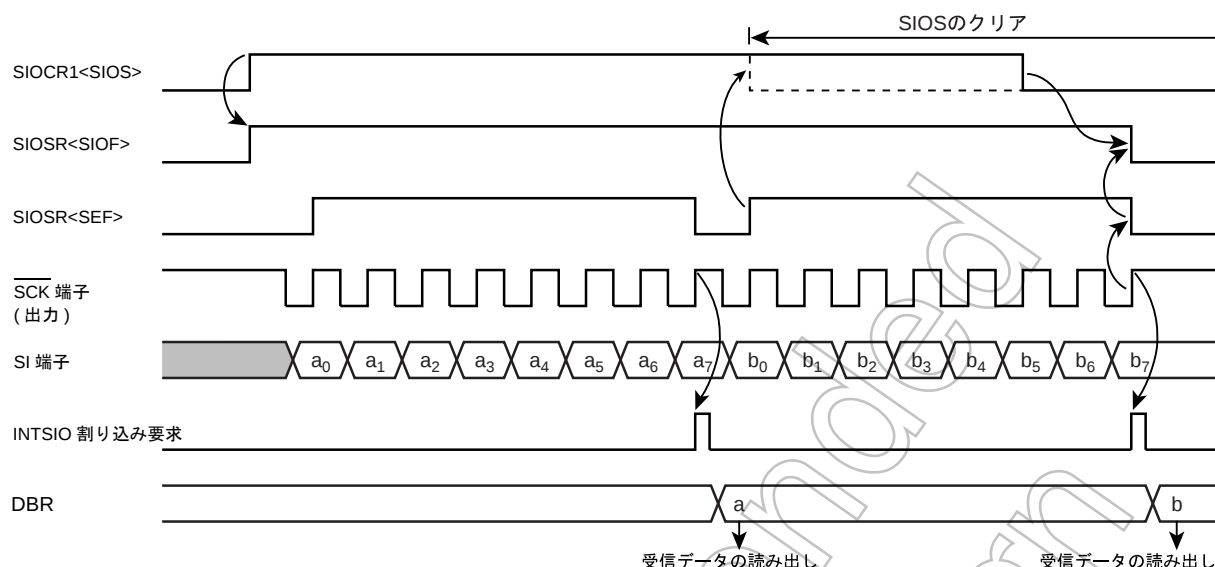


図 16-10 受信モード (例：8 ビット, 1ワード転送, 内部クロック)

16.6.3 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、最初の転送ワード数分の送信データをデータバッファレジスタ (DBR) に書き込みます。その後、SIOCR1<SIOS>に“1”をセットすることにより送受信可能となります。最下位ビットから順次、シリアルクロックの前縁で送信データはSO 端子から出力され、後縁で受信データが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データバッファレジスタへ受信データが転送されます。SIOCR2<BUF>で指定されたワード数の送受信が終了すると、INTSIO 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読み取り、そのあと送信データを書き込みます。データバッファレジスタは、送信、受信にて兼用していますので、送信データは、必ず全受信データを読み取ってから書き込むようにしてください。

内部クロック動作の場合、受信データを読み取り、次の送信データを書き込むまで自動ウェイト動作を行います。1 ワードでも送信データを書き込んでいる場合は自動ウェイト動作は行われません。

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読み取り、次の送信データを書き込む必要があります。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読み取り、送信データを書き込むまでの最大遅れ時間により決まります。

送受信を終了させるには、INTSIO 割り込みサービスプログラムで SIOCR1<SIOS>を“0”にクリアするか SIOCR1<SIOINH>を“1”にセットします。SIOCR1<SIOS>がクリアされると、転送中のワードの全ビットが揃い、データバッファレジスタへの転送が完了した時点で送受信が終了します。プログラムで送受信の終了を確認するには、SIOSR<SIOF>のビット 7 をセンスします。SIOSR<SIOF>は送受信の終了で“0”になります。SIOCR1<SIOINH>をセットした場合は、直ちに送受信を打ち切り、SIOF は“0”になります。

転送ワード数を変更する場合、外部クロック動作のときは、SIOCR1<SIOS>を“0”にクリアし SIOSR<SIOF>が“0”になったことを確認後、SIOCR2<BUF>を書き替えてください。内部クロック動作のときは、自動ウェイト動作に入りますので、送受信データのリード/ライトの前に書き替えてください。

注) 転送モードを変更した場合、データバッファレジスタの内容は保持されません。従って転送モードの変更は、受信終了指示 (SIOS を“0”にクリア) を行い、最終受信データを読み取った後で行ってください。

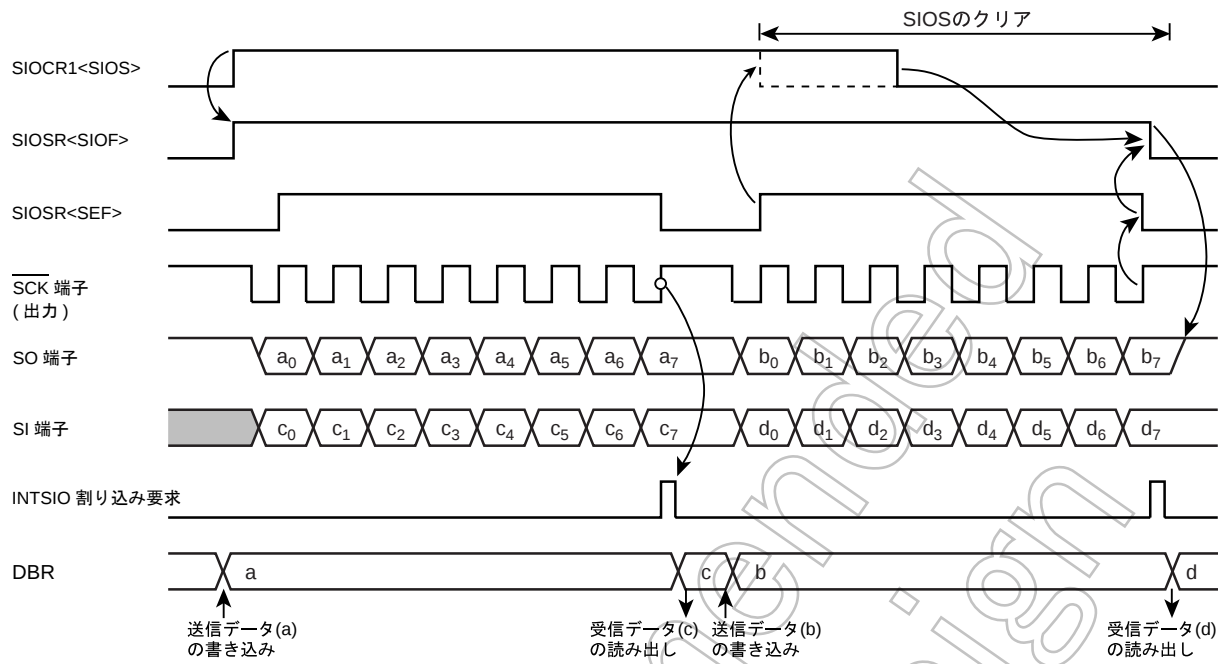


図 16-11 送受信モード (例 : 8 ビット, 1 ワード, 内部クロック)

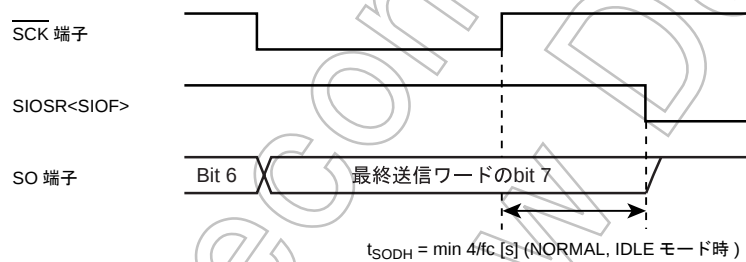


図 16-12 送受信終了時の送信データ保持時間

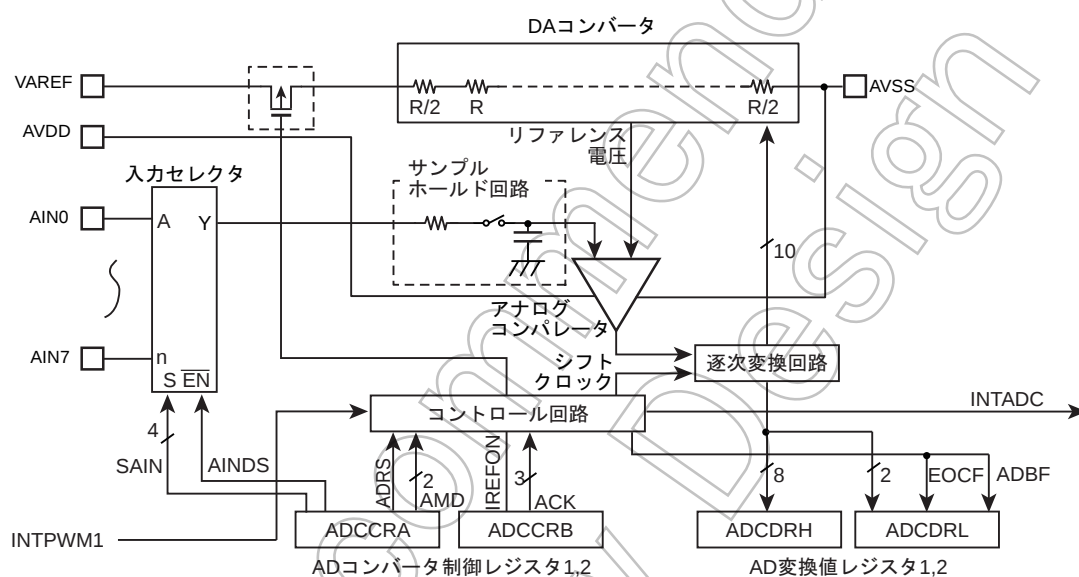
第 17 章 10 ビット AD コンバータ(ADC)

TMP88FH41UG は、10 ビット分解能の逐次比較方式 AD コンバータを内蔵しています。

17.1 構成

10 ビット AD コンバータの回路構成を図 17-1 に示します。

制御レジスタ ADCCRA, ADCCRB, 変換値レジスタ ADCDRH, ADCDRL と DA コンバータ、サンプルホールド回路、コンパレータ、逐次比較回路などで構成されています。



注) AD コンバータを使用する前に、アナログ入力と兼用の I/O ポートレジスタを適切な値に設定してください。詳しくは、I/O ポートの項を参照してください。

図 17-1 10 ビット AD コンバータ

17.2 制御

AD コンバータは、次の 4 つのレジスタで構成されています。

- 1. AD コンバータ制御レジスタ 1 (ADCCRA)
AD 変換を行うアナログチャネルの選択および動作モードの選択と AD コンバータの開始を制御するレジスタです。
- 2. AD コンバータ制御レジスタ 2 (ADCCRB)
AD 変換時間の選択と、DA コンバータ (ラダー抵抗) の接続を制御するレジスタです。
- 3. AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH)
AD コンバータによって変換されたデジタル値を格納するレジスタです。
- 4. AD 変換値レジスタ 2 (ADCDRL)
AD コンバータの動作状態をモニタするレジスタです。

AD コンバータ制御レジスタ 1

ADCCRA	7	6	5	4	3	2	1	0	
(0026H)	ADRS	AMD		AINDS	SAIN				(初期値: 0001 0000)

ADRS	AD 変換開始	0: — 1: AD 変換開始	R/W
AMD	AD 動作モード	00: AD 動作ディセーブル 01: ソフトウェアスタートモード 10: INTPWM スタートモード 11: リピートモード	
AINDS	アナログ入力制御	0: アナログ入力ディセーブル 1: アナログ入力ディセーブル	
SAIN	アナログ入力チャネル選択	0000: AIN0 0001: AIN1 0010: AIN2 0011: AIN3 0100: AIN4 0101: AIN5 0110: AIN6 0111: AIN7 1000: Reserved 1001: Reserved 1010: Reserved 1011: Reserved 1100: Reserved 1101: Reserved 1110: Reserved 1111: Reserved	

- 注 1) アナログ入力チャネルの選択は AD 変換停止状態 (ADCDRL<ADBF> = "0")で行ってください。
- 注 2) アナログ入力チャネルをすべてディセーブルにする場合は、ADCCRA<AINDS>を"1"に設定してください。
- 注 3) アナログ入力はポートと兼用になっていますが、精度を保つ意味で AD 変換中はポート出力命令を実行しないでください。また、アナログ入力と近接するポートには AD 変換中、変化の激しい信号を入力しないようにしてください。
- 注 4) ADCCRA<ADRS>は、AD 変換開始後、自動的に"0"にクリアされます。
- 注 5) AD 変換中に ADCCRA<ADRS>の再設定は行わないでください。ADCCRA<ADRS>の再設定は、ADCDRL<EOCF>にて変換が終了したことを確認後、あるいは割り込み信号 (INTADC) 発生後 (割り込み処理ルーチンなど)に行ってください。
- 注 6) STOP モードを起動すると、AD コンバータ制御レジスタ 1 (ADCCRA) はすべて初期化されるとともに書き込みができなくなります。再び AD コンバータを使用する場合は、NORMAL モードへ復帰後、ADCCRA を再設定してください。
- 注 7) リセット後、ADCCRA<SAIN>は Reserved の設定値に初期化されますが、AD コンバータを使用するときは適切なアナログ入力チャネル(ADCCRA<SAIN>)を選択してください。
- 注 8) ADCCRA に 00H 設定後は最大 4 サイクル AD 変換開始命令を受けつけませんので NOP を 4 つ挿入後、AD 変換を開始してください。

AD コンバータ制御レジスタ 2

ADCCRB (0027H) 7 6 5 4 3 2 1 0
 (0027H) IREFON "1" ACK "0" (初期値: **0* 000*)

IREFON	DA コンバータ (ラダー抵抗) の接続時間	0: AD 変換中のみ接続 1: 常時接続	R/W
ACK	AD 変換時間選択 (変換時間例は下記表をご参照ください)	000: 39/fc 001: Reserved 010: 78/fc 011: 156/fc 100: 312/fc 101: 624/fc 110: 1248/fc 111: Reserved	

- 注 1) ADCCRB のビット 4 には"1"、ビット 0 には"0"を必ず書き込んでください。
 注 2) ADCCRB に対しリード命令を実行すると、ビット 7,6 は不定値が読み込まれます。
 注 3) STOP モードを起動すると、AD コンバータ制御レジスタ 2 (ADCCRB) はすべて初期化されるとともに書き込みができなくなります。再び AD コンバータを使用する場合は、NORMAL モードへ復帰後、ADCCRB を再設定してください。

表 17-1 ACK 設定と周波数別の変換時間(CGCR<DV1CK>="0"のとき)

条件	変換時間	20MHz	16MHz	8MHz
ACK				
000	39/fc	—	—	—
001	Reserved			
010	78/fc	—	—	—
011	156/fc	—	—	19.5 μ s
100	312/fc	15.6 μ s	19.5 μ s	39.0 μ s
101	624/fc	31.2 μ s	39.0 μ s	78.0 μ s
110	1248/fc	62.4 μ s	78.0 μ s	156.0 μ s
111	Reserved			

表 17-2 ACK 設定と周波数別の変換時間(CGCR<DV1CK>="1"のとき)

条件	変換時間	20MHz	16MHz	8MHz
ACK				
000	39/fc	—	—	—
001	Reserved			
010	78/fc	—	—	—
011	156/fc	—	—	19.5 μ s
100	312/fc	15.6 μ s	19.5 μ s	39.0 μ s
101	624/fc	31.2 μ s	39.0 μ s	78.0 μ s
110	1248/fc	62.4 μ s	78.0 μ s	156.0 μ s
111	Reserved			

- 注 1) 上記表内"—"部分の設定は行わないでください。fc: 高周波発振周波数
 注 2) 変換時間は、アナログ基準電圧 (VAREF) によって以下の時間以上を確保するように設定してください。

- VAREF = 4.5 ~ 5.5 V 時 15.6 μ s 以上

AD 変換値レジスタ 1

ADCDRH	7	6	5	4	3	2	1	0	
(0029H)	AD09	AD08	AD07	AD06	AD05	AD04	AD03	AD02	(初期値: 0000 0000)

AD 変換値レジスタ 2

ADCDRL	7	6	5	4	3	2	1	0	
(0028H)	AD01	AD00	EOCF	ADBF					(初期値: 0000 ****)

EOCF	AD 変換終了フラグ	0: 変換前または変換中 1: 変換終了	Read only
ADBF	AD 変換 BUSY フラグ	0: AD 変換停止中 1: AD 変換実行中	

- 注 1) EOCF は、AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH) をリードすると"0"にクリアされます。このため、AD 変換結果を読み出すときは、(ADCDRL)をリードした後に(ADCDRH)をリードしてください。
- 注 2) ADBF は AD 変換開始により"1"にセットされ、AD 変換動作が終了すると"0"にクリアされます。また、STOP モードを起動するときにもクリアされます。
- 注 3) ADCDRL を読み出した場合、ビット 3～0 は不定となります。

17.3 機能

17.3.1 ソフトウェアスタートモード

ADCCRA<AMD>を“01”(ソフトウェアスタートモード)に設定後、ADCCRA<ADRS>を“1”に設定することにより ADCCRA<SAIN>で指定されたアナログ入力端子の電圧の AD 変換を開始します。

AD 変換終了後、変換結果を AD 変換値レジスタ (ADCDRL<ADBF>)に格納し、ADCDRL<EOCF>に“1”をセットするとともに AD 変換終了割り込み (INTADC) を発生します。

ADCCRA<ADRS>は AD 変換を開始後、自動的にクリアされます。AD 変換中に ADCCRA<ADRS>の再設定(再スタート)は行わないでください。ADCCRA<ADRS>の再設定は ADCDRL<EOCF>にて変換が終了したことを確認後、あるいは割り込み信号 (INTADC) の発生後 (割り込み処理ルーチンなど)に行ってください。

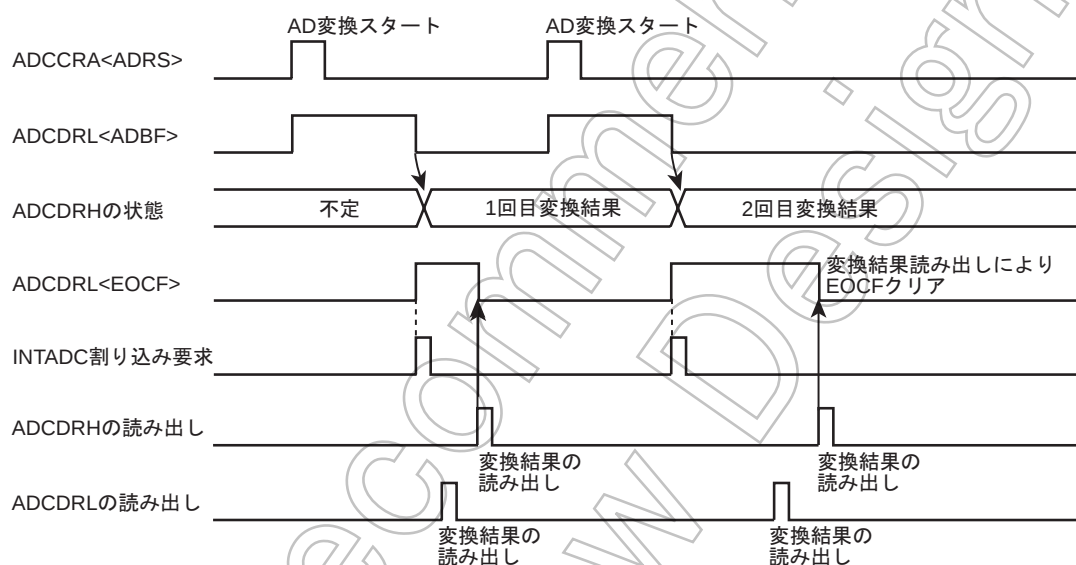


図 17-2 ソフトウェアスタートモード

17.3.2 リピードモード

ADCCRA<SAIN>で指定されたアナログ入力端子電圧の AD 変換を繰り返し行います。

ADCCRA<AMD>を“11”(リピートモード)に設定後、ADCCRA<ADRS>を“1”に設定することにより AD 変換を開始します。

AD 変換終了後、変換結果を AD 変換値レジスタ (ADCDRL<ADBF>)に格納し、ADCDRL<EOCF>に“1”をセットするとともに AD 変換終了割り込み (INTADC) を発生します。

リピートモードでは、1 回の AD 変換が終了すると直ちに次の AD 変換を開始します。AD 変換を停止するには、ADCCRA<AMD>に“00”(ディセーブルモード)を書き込んでください。AD 変換動作は即時に停止します。このときの変換値は、AD 変換値レジスタには格納されません。

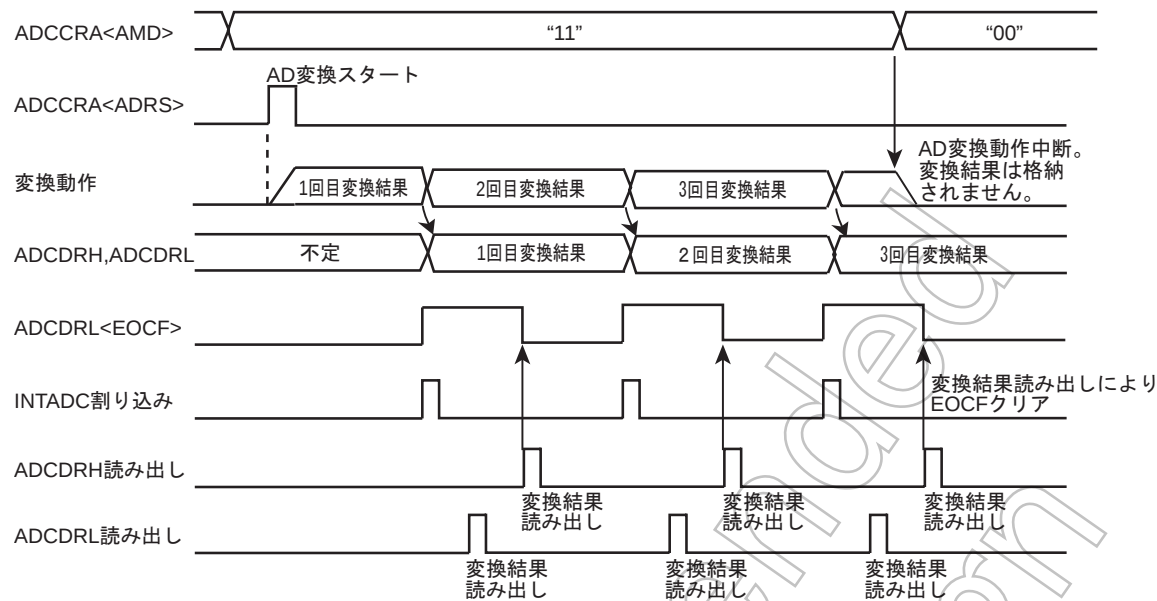


図 17-3 リピートモード

17.3.2.1 レジスタの設定

1. AD コンバータ制御レジスタ 1 (ADCCRA) を以下のように設定してください。
 - ・ AD 入力チャネル選択 (SAIN) により AD 変換するチャネルを選択してください。
 - ・ アナログ入力制御 (AINDS) をアナログ入力イネーブルに指定してください。
 - ・ AD コンバータ制御の動作モード(ソフトウェア、リピートモード)を (AMD) にて指定してください。
2. AD コンバータ制御レジスタ 2 (ADCCRB) を以下のように設定してください。
 - ・ AD 変換時間 (ACK) により AD 変換時間を設定してください。変換時間の設定については、AD コンバータ制御レジスタ 2 及び表 17-1、表 17-2 をご参照ください。
 - ・ DA コンバータの制御 (IREFON) を選択してください。
3. 上記 1. と 2. を設定後、AD コンバータ制御レジスタ 1 (ADCCRA) の AD 変換開始 (ADRS) に “1” を設定すると、直ちに AD 変換を開始します。
4. AD 変換が完了すると、AD 変換値レジスタ 2 (ADCDRL) の AD 変換終了フラグ (EOCF) が “1” にセットされ、AD 変換結果が AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH)、AD 変換値レジスタ 2 (ADCDRL) に格納されます。また、このとき INTADC 割り込み要求が発生します。
5. AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH) から変換結果を読み出すと EOCF は “0” にクリアされます。ただし、AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH) を読み出す前に再変換を行った場合は、EOCF は “0” にクリアされますが、変換結果は次の変換終了まで前回の結果を保持します。

(プログラム例) 変換時間 15.6 μ s @ 20MHz およびアナログ入力チャネル AIN4 端子を選択後、AD 変換を 1 回行います。EOCF を確認して変換値を読み出し、RAM の 009FH 番地に 8 ビット、009E 番地に下位 2 ビットのデータを格納します。動作モードは、ソフトウェアスタートモードです。

```

: (ポートの設定)      :                               ; AD コンバータのレジスタを設定する前にポート
:                      :                               ; レジスタを適切に設定してください。
:                      :                               ; (詳細は I/O ポートの章を参照してください)
LD      (ADCCRA), 00100100B      ; ソフトウェアスタートモード、
                                ; アナログ入力許可、AIN4 を選択
LD      (ADCCRB), 00011000B      ; 変換時間 (312/fc)、動作モードを選択

SLOOP:  SET      (ADCCRA), 7      ; ADRS = 1(AD 変換開始)
        TEST     (ADCDRL), 5      ; EOCF = 1 ?
        JRS      T, SLOOP

LD      A, (ADCDRL)              ; 変換結果の読み出し
LD      (9EH), A
LD      A, (ADCDRH)              ; 変換結果の読み出し
LD      (9FH), A

```

17.3.3 INTPWM スタートモード

PMD 機能にある PWM 割り込み(INTPWM)に同期して、AD 変換を開始するモードです。

ADCCRA<AMD> を"10" (INTPWM スタートモード) に設定することにより AD 変換待機状態になります。AD 変換待機状態で INTPWM が発生すると、ADCCRA<ADRS> が"1"になり、AD 変換を開始します。

AD 変換終了後、変換結果を AD 変換値レジスタ(ADCDRL, L) に格納し、ADCDRL<EOCF> に"1"をセットするとともに AD 変換終了割り込み(INTADC) を発生します。

INTPWM スタートモードで 2 回目以降の AD 変換を開始する場合、一旦 ADCCRA<AINDS> を"1"(アナログ入力ディセーブル)にした後、再度 ADCCRA<AINDS> を"0"(アナログ入力イネーブル)にすることで、AD 変換待機状態になります。

AD 変換を停止するには、ADCCRA<AMD> に"00"(ディセーブルモード) を書き込んでください。AD 変換動作は即時に停止します。このときの変換値は、AD 変換値レジスタには格納されません。同様に AD 変換待機状態も即時解除します。

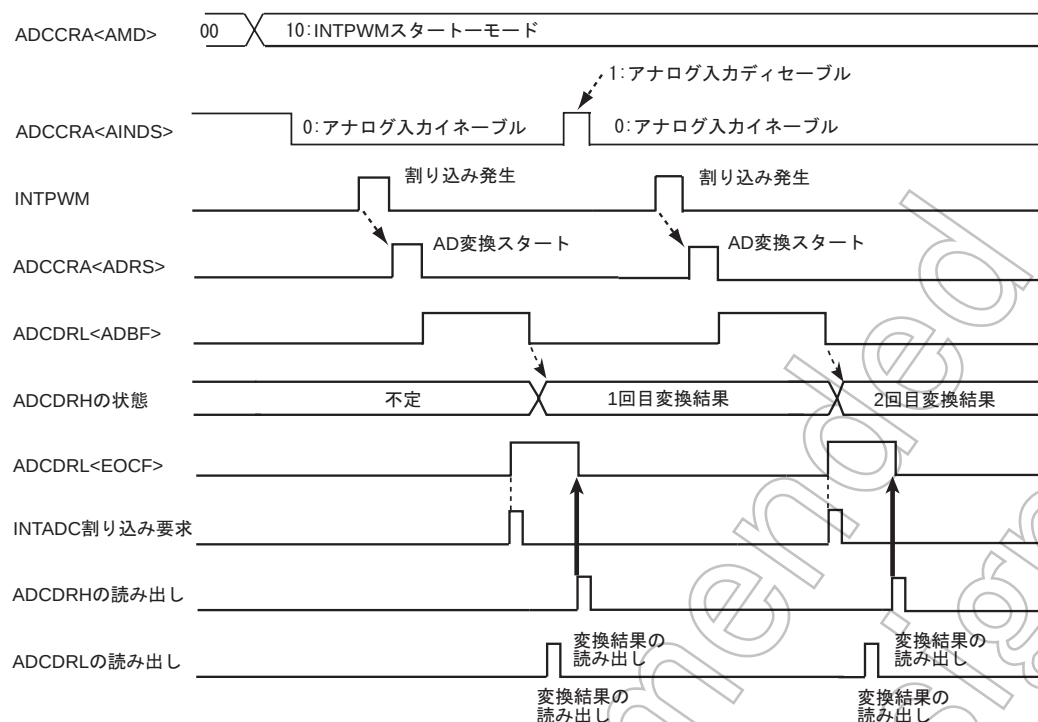


図 17-4 INTPWM スタートモード

17.3.3.1 レジスタの設定

1. アナログ入力制御 (AINDS) をアナログ入力ディセーブル "1" に指定してください。
2. AD コンバータ制御レジスタ 1 (ADCCRA) を以下のように設定してください。
 - ・ AD 入力チャネル選択 (SAIN) により AD 変換するチャネルを選択してください。
 - ・ AD コンバータ制御の動作モード(AMD)を「INTPWM スタートモード:10」に指定してください。
3. AD コンバータ制御レジスタ 2 (ADCCRB) を以下のように設定してください。
 - ・ AD 変換時間 (ACK) により AD 変換時間を設定してください。変換時間の設定については、AD コンバータ制御レジスタ 2 及び表 17-1、表 17-2 をご参照ください。
 - ・ DA コンバータの制御 (IREFON) を選択してください。
4. 上記 1. 2. 3. を設定後、アナログ入力制御 (AINDS) をアナログ入力ディセーブル "0" を設定すると、AD 変換待機状態になります。
5. INTPWM が発生すると、ADCCRA<ADRS> が "1" になり、直ちに AD 変換を開始します。
6. AD 変換が完了すると、AD 変換値レジスタ 2 (ADCDRL) の AD 変換終了フラグ (EOCF) が "1" にセットされ、AD 変換結果が AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH)、AD 変換値レジスタ 2 (ADCDRL) に格納されます。また、このとき INTADC 割り込み要求が発生します。
7. AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH) から変換結果を読み出すと EOCF は "0" にクリアされます。ただし、AD 変換値レジスタ 1 (ADCDRH) を読み出す前に再変換を行った場合は、EOCF は "0" にクリアされますが、変換結果は次の変換終了まで前回の結果を保持します。
8. INTPWM スタートモードで AD 変換終了後は、AD 変換待機状態にはならず、INTPWM 信号を受け付けません。引き続き、INTPWM スタートモードを開始する場合は、アナログ入力制御 (AINDS) をアナログ入力ディセーブル "1" に設定後、再度 (AINDS) をアナログ入力ディセーブル "0" を設定することで、AD 変換待機状態になります。AD 動作モード(AMD)を変更する場合は、アナログ入力制御 (AINDS) をアナログ入力ディセーブル "1"、AD 動作モードを AD 動作ディセーブル "00" に設定後、ADCCRA を再設定してください。

17.4 AD 変換時の STOP モード

AD 変換中に強制的に STOP モードを起動すると AD 変換は中断され、AD コンバータは初期化されます (ADCCRA, ADCCRB は初期値に初期化されます)。また、変換結果は不定となります (前回までの変換結果もクリアされますので、変換結果は STOP モードを起動する前に読み出してください)。また STOP モードから復帰した際は、AD 変換は自動的に再開しませんので、必要に応じて再度 AD 変換を開始してください。なお、アナログ基準電源は自動的にカットされるため、アナログ基準電源への電流の流れ込みはありません。

17.5 入力電圧と変換結果

アナログ入力電圧と AD 変換された 10 ビットデジタル値とは図 17-5 のように対応します。

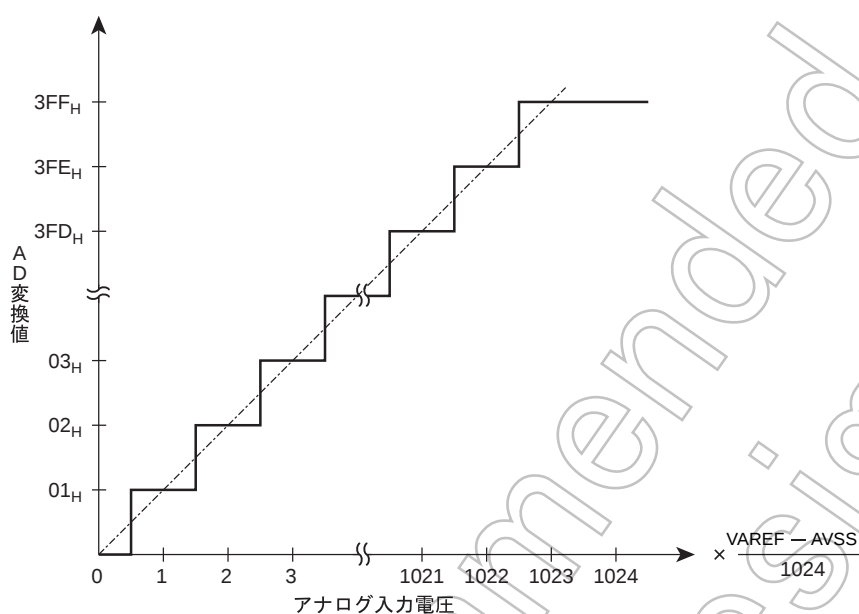


図 17-5 アナログ入力電圧と AD 変換値 (typ.) の関係

17.6 AD コンバータの注意事項

17.6.1 アナログ入力端子電圧範囲

アナログ入力端子 (AIN0 ~ AIN7) は、VAREF ~ AVSS 間でご使用ください。この範囲外の電圧が入力されるとその入力端子の変換値が不定となります。また他のアナログ入力端子の変換値にも影響を与えます。

17.6.2 アナログ入力兼用端子

アナログ入力端子 (AIN0 ~ AIN7) は、入出力ポートと兼用になっています。アナログ入力のいずれかを使用して AD 変換を実行する場合、それ以外のポートの入出力命令は実行しないでください。AD 変換精度が低下する場合があります。またアナログ入力兼用端子以外でも、隣接する端子への入出力によるノイズにより影響を受ける場合がありますので、注意が必要です。

17.6.3 ノイズ対策

アナログ入力端子の内部等価回路は、図 17-6 のようになっています。アナログ入力源の出力インピーダンスが高いほどノイズなどの影響を受けやすくなりますので、信号源の出力インピーダンスは $5\text{ k}\Omega$ 以下になるように設計してください。また、コンデンサの外付けを推奨いたします。

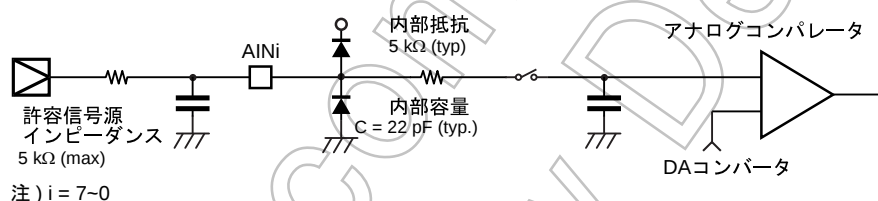


図 17-6 アナログ入力等価回路と入力端子処理例

Not Recommended
for New Design

第 18 章 フラッシュメモリ

TMP88FH41UG は、16384 バイト (アドレス 04000H ~ 07EFFH と FFF00H ~ FFFFFH) の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/消去などの制御は、以下の 3 つのモードで実行可能です。

- MCU モード

MCU モードは、CPU の制御によってフラッシュメモリをアクセスするモードです。アプリケーションの動作を保った状態でフラッシュメモリの書き換えが可能ですので、出荷後のソフトウェアバグ修正やファームウェアの変更などに利用できます。

- シリアル PROM モード

シリアル PROM モードは、CPU の制御によってフラッシュメモリをアクセスするモードです。シリアルインタフェース(UART)を使用することによって少ない端子で制御が可能ですので、出荷工程のオンボード書き込み(マイクロコントローラが基板に実装された状態での書き込み)などに利用できます。

- パラレル PROM モード

パラレル PROM モードは、サードパーティの提供するプログラムライタ等で単体のフラッシュメモリとしてフラッシュメモリをアクセスするモードで、アドレス/データ信号を直接制御することにより高速にフラッシュメモリをアクセスすることができます。プログラムライタ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。

MCU モードおよびシリアル PROM モードは、フラッシュメモリの制御のためにフラッシュメモリ制御レジスタ (FLSCR)を使用します。本章では MCU モードおよびシリアル PROM モードでフラッシュメモリ制御(FLSCR)を使用したフラッシュメモリのアクセス方法を説明します。

18.1 制御

フラッシュメモリは、フラッシュメモリ制御レジスタ (FLSCR)、フラッシュメモリストアンバイ制御レジスタ (FLSSTB)によって制御されます。

フラッシュメモリ制御レジスタ

FLSCR	7	6	5	4	3	2	1	0	
(01FFFH)	FLSMD								(初期値: 1100 ****)
FLSMD	フラッシュメモリのコマンドシーケンス制御				1100: コマンドシーケンスの実行を禁止 0011: コマンドシーケンスの実行を許可 その他: Reserved				R/W

- 注 1) フラッシュメモリのコマンドシーケンスは、FLSCR<FLSMD>= “0011B” 設定のときのみ実行可能です。それ以外の設定のときはコマンドシーケンスを実行しても無効となります。
- 注 2) FLSCR<FLSMD>は、“1100B”、“0011B” 以外設定しないでください。
- 注 3) FLSCR に対してリード命令を実行すると、ビット 3～0 は不定値が読み込まれます。

18.1.1 フラッシュメモリのコマンドシーケンス制御 (FLSCR<FLSMD>)

フラッシュメモリ製品は、プログラムエラーやマイコンの誤動作によるフラッシュメモリの誤書き込みを防止するために、制御レジスタによって、フラッシュメモリへのコマンドシーケンスの実行を禁止することができます (ライトプロテクト)。コマンドシーケンスの実行を許可するときは、FLSCR<FLSMD>を 0011B に設定します。コマンドシーケンスの実行を禁止するときは、FLSCR<FLSMD>を 1100B に設定します。リセット後、FLSCR<FLSMD>は 1100B に初期化され、コマンドシーケンスの実行は禁止の状態となります。通常はフラッシュメモリの書き込み/消去を行うときを除き、FLSCR<FLSMD>を 1100B に設定します。

18.2 コマンドシーケンス

MCU モードおよびシリアル PROM モードのコマンドシーケンスは 6 つのコマンドから構成されます (JEDEC 互換)。表 18-1 にコマンドシーケンスの詳細を示します。

表 18-1 コマンドシーケンス

	コマンド シーケンス	1st Bus Write Cycle		2nd Bus Write Cycle		3rd Bus Write Cycle		4th Bus Write Cycle		5th Bus Write Cycle		6th Bus Write Cycle	
		Add	Data	Add	Data	Add	Data	Add	Data	Add	Data	Add	Data
1	Byte Program	04555H	AAH	04AAA H	55H	04555H	A0H	BA (注 1)	Data (注 1)	-	-	-	-
2	セクタイレース (4KB 単位の部分消去)	04555H	AAH	04AAA H	55H	04555H	80H	04555H	AAH	04AAA H	55H	SA (注 2)	30H
3	チップイレース (全面消去)	04555H	AAH	04AAA H	55H	04555H	80H	04555H	AAH	04AAA H	55H	04555H	10H
4	Product ID Entry	04555H	AAH	04AAA H	55H	04555H	90H	-	-	-	-	-	-
5	Product ID Exit	XXH	F0H	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Product ID Exit	04555H	AAH	04AAA H	55H	04555H	F0H	-	-	-	-	-	-
6	セキュリティ プログラム設定	04555H	AAH	04AAA H	55H	04555H	A5H	04F7FH	00H	-	-	-	-

注 1) 書き込みを行うアドレスとデータを設定してください。

注 2) 指定されたセクタが存在するアドレスを記入します。(アドレスの上位 8 ビットで消去範囲が選択されます。)

例: セクタ 1 の場合、"0x05yyy"

18.2.1 Byte Program

1 バイト単位でフラッシュメモリの書き込みを行います。4th Bus Write Cycle で書き込みを行うアドレスとデータを指定します。1 バイトあたりの書き込み時間は最大 40 μ 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に対しリード命令を 2 回実行し、同一データが読み込まれるまでポーリングを行います。書き込み中はリードする度にビット 6 が反転します。

注) 既にデータ(FFH を含む)が書き込まれたフラッシュのアドレスに対し、再度データの書き込みを行う場合、セクタイレースまたはチップイレースによって、かなら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下さい。

18.2.2 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、6th Bus Write Cycle アドレスの上位 4 ビットで指定します。例えば、F000H~FFFFH の 4K バイトを消去する場合は、6th Bus Write Cycle として F000H~FFFFH の何れかのアドレスを指定します。なお、セクタイレースは、シリアル PROM モード、MCU モードのみ有効です。パラレル PROM モードのときは動作しません。

4K バイトあたりの消去時間は、最大 30 ms 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に対しリード命令を 2 回実行し、同一データが読み込まれるまでポーリングを行います。消去中はリードする度にビット 6 が反転します。

18.2.3 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 30 ms 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に対しリード命令を 2 回実行し、同一データが読み込まれるまでポーリングを行います。消去中はリードする度にビット 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。

18.2.4 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 ID、セキュリティプログラムステータス等を読み出すことができます。

表 18-2 Product ID モード時のリード値

アドレス	意味	読み出される値
04000H	ベンダー ID	98H
04001H	フラッシュマクロ ID	41H
04002H	フラッシュサイズ	1DH: 120 K バイト 0EH: 60 K バイト 0BH: 48 K バイト 07H: 32 K バイト 05H: 24 K バイト 03H: 16 K バイト 01H: 8 K バイト 00H: 4 K バイト
04F7FH	セキュリティプログラムステータス	FFH: セキュリティプログラム解除状態 FFH 以外: セキュリティプログラム設定状態

注) アドレス 04002H (フラッシュサイズ) は、各製品に内蔵するフラッシュメモリの容量によって決まります。

18.2.5 Product ID Exit

Product ID モードを終了します。

18.2.6 セキュリティプログラム設定

フラッシュメモリに対してセキュリティプログラムを設定します。セキュリティプログラムを設定すると、パラレル PROM モードのときフラッシュメモリのリードおよび書き込みができなくなります。シリアル PROM モードのときは、フラッシュメモリ書き替えコマンドおよび RAM ロードコマンドが実行できなくなります。

セキュリティプログラム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。セキュリティプログラムが設定されているかどうかを確認するには、Product ID モードで 4F7FH をリードします。詳細は表 18-2 を参照してください。セキュリティプログラムの設定時間は最大 40 μ s です。セキュリティプログラム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。セキュリティプログラムの設定終了を確認するには、フラッシュメモリの同一アドレスに対しリード命令を 2 回実行し、同一データが読み込まれるまでポーリングを行います。セキュリティプログラムの設定中はリードする度にビット 6 が反転します。

18.3 トグルビット (D6)

フラッシュメモリの書き込み、チップイレース、セキュリティプログラム設定のコマンドシーケンスを実行すると、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、リードする度に値が反転します。これを利用すると各処理の終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命令を2回実行し、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、フラッシュメモリの書き込み、チップイレース、セキュリティプログラム設定のコマンドシーケンスを実行した後、最初のリードオペレーションでリードされたトグルビットはかならず“1”になります。

18.4 フラッシュメモリ領域へのアクセス

フラッシュメモリの書き込み/消去/セキュリティプログラム設定時は、フラッシュメモリのすべての領域に対してリード、プログラムフェッチを実行することができません。従って、フラッシュメモリ領域に対してこれらの操作を行うときはBOOTROM 領域もしくはRAM 領域上の制御プログラムによってフラッシュメモリにアクセスする必要があります (フラッシュメモリのプログラムで直接フラッシュメモリを書き換えることはできません)。これらの領域上で制御プログラムを実行するにはシリアル PROM モード、またはMCU モードを使用します。

- 注1) フラッシュメモリ領域の書き込み、読み出しは1バイト単位、消去は全領域または4Kバイト単位で実行可能です。読み出しについては1つの転送命令で実行可能ですが、書き込み/消去については、コマンドシーケンス方式を使用していますので、数個の転送命令を実行する必要があります。
- 注2) 既にデータ(FFHを含む)が書き込まれたフラッシュのアドレスに対し、再度データの書き込みを行う場合、セクタイレースまたはチップイレースによって、かなら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下さい。

18.4.1 シリアル PROM モードのフラッシュメモリ制御

シリアル PROM モードは、BOOTROM 上に予め用意された制御プログラムによってフラッシュメモリにアクセスするモードです。フラッシュメモリのアクセスに関するほとんどの動作は、シリアルインタフェース(UART)の通信データによって簡易的に制御可能ですので、ユーザは制御レジスタの操作を特に意識する必要はありません。シリアル PROM モードの詳細については「シリアル PROM モード」の章を参照してください。

シリアル PROM モードで任意の周辺機能を使用してフラッシュメモリにアクセスする場合は、RAM ロードコマンドを利用して、RAM 上で制御プログラムを実行する必要があります。この場合の操作は、「18.4.1.1 シリアル PROM モードのRAM ロードモードでRAM 領域に制御プログラムを展開して書き込む例」を参照してください。

18.4.1.1 シリアル PROM モードのRAM ロードモードでRAM 領域に制御プログラムを展開して書き込む例

(1~2 は BOOTROM による制御、3~9 は RAM に展開されたプログラムによる制御となります)

1. RAM ロードで書き込み制御プログラムをRAM に転送します。
2. RAM 領域にジャンプします。
3. 割り込みマスタ許可フラグを禁止 (DI) にします(IMF←“0”)。
4. FLSCR<FLSMD>を“0011B”に設定します。
(コマンドシーケンスの実行を許可します)
5. 消去コマンドシーケンスを実行します。
6. フラッシュメモリの同一アドレスに対して2回連続でリード命令を実行します。
(読み出した値が同一になるまで6.を繰り返します)
7. 書き込みコマンドシーケンスを実行します。

8. フラッシュメモリの同一アドレスに対して 2 回連続でリード命令を実行します。

(読み出した値が同一になるまで 8.を繰り返します)

9. FLSCR<FLSMD>を“1100B”に設定します。

(コマンドシーケンスの実行を禁止します)

注 1) RAM 領域からフラッシュメモリに書き込みを行うときは、事前に割り込みマスタ許可フラグ (IMF) を“0”に設定し、割り込みを禁止にしてください。通常は RAM に展開するプログラムの先頭で DI 命令を実行してください。

注 2) RAM ロードを使用する場合は、BOOTROM によってウォッチドッグタイマは禁止に設定されていますので、RAM ロードプログラムによってウォッチドッグタイマを禁止に設定する必要はありません。

(プログラム例) チップイレースを実行した後、F000H に 3FH のデータを書き込む (RAM に展開するプログラム)

```

DI                                ; 割り込みを禁止 (IMF←“0”)
LD      (FLSCR),0011_1000B        ; コマンドシーケンスの実行を許可
LD      IX,04555H
LD      IY,04AAAH
LD      HL,0F000H
; ####フラッシュメモリチップイレース処理 ####
LD      (IX),0AAH                  ; 1st Bus Write Cycle
LD      (IY),55H                   ; 2nd Bus Write Cycle
LD      (IX),80H                   ; 3rd Bus Write Cycle
LD      (IX),0AAH                  ; 4th Bus Write Cycle
LD      (IY),55H                   ; 5th Bus Write Cycle
LD      (IX),10H                   ; 6th Bus Write Cycle
sLOOP1: LD      A,(IX)
      CMP      A,(IX)
      JR      NZ,sLOOP1            ; 同一の値が読み出されるまでループする
; #### フラッシュメモリ書き込み処理 ####
LD      (IX),0AAH                  ; 1st Bus Write Cycle
LD      (IY),55H                   ; 2nd Bus Write Cycle
LD      (IX),0A0H                  ; 3rd Bus Write Cycle
LD      (HL),3FH                   ; 4th Bus Write Cycle, (F000H)=3FH
sLOOP2: LD      A,(HL)
      CMP      A,(HL)
      JR      NZ,sLOOP2            ; 同一の値が読み出されるまでループする
LD      (FLSCR),1100_1000B        ; コマンドシーケンスの実行を禁止
sLOOP3: JP      sLOOP3

```

18.4.2 MCU モードのフラッシュメモリ制御

MCU モードの場合、RAM 上で制御プログラムを実行することによってフラッシュメモリの書き込みを行うことができます。RAM 上で実行する制御プログラムは、予めフラッシュメモリ内にコピーを用意しておくか、通信端子などを利用して外部から取り込む必要があります。

以下に MCU モードで RAM 上の制御プログラムを実行する方法(例)を示します。

18.4.2.1 MCU モードから RAM 領域に制御プログラムを展開して書き込む例

(1～2 はフラッシュメモリ上のプログラムによる制御、3～11 は RAM に展開されたプログラムによる制御となります)

1. 書き込み制御プログラムを RAM に転送します。
2. RAM 領域にジャンプします。
3. 割り込みマスタ許可フラグを禁止 (DI) にします(IMF←“0”)。
4. ウォッチドッグタイマを使用している場合は禁止に設定します。
5. FLSCR<FLSMD>を“0011B”に設定します。
(コマンドシーケンスの実行を許可します)
6. 消去コマンドシーケンスを実行します。
7. フラッシュメモリの同一アドレスに対して2回連続でリード命令を実行します。
(読み出した値が同一になるまで7を繰り返します)
8. 書き込みコマンドシーケンスを実行します。
9. フラッシュメモリの同一アドレスに対して2回連続でリード命令を実行します。
(読み出した値が同一になるまで9を繰り返します)
10. FLSCR<FLSMD>を“1100B”に設定します。
(コマンドシーケンスの実行を禁止します)
11. フラッシュ領域にジャンプします。

注 1) RAM 領域からフラッシュメモリに書き込みを行うときは、事前に割り込みマスタ許可フラグ (IMF) を “0” に設定し、割り込みを禁止にしてください。通常は RAM に展開するプログラムの先頭で DI 命令を実行してください。

注 2) フラッシュメモリに書き込みを行うときにノンマスカブル割り込みを意図的に使用しないでください (ウォッチドッグタイマを使用している場合は禁止にしてください)。書き込み中にノンマスカブル割り込みが発生すると、フラッシュメモリ (割り込みベクタ) から想定しないデータ値が読み込まれるためマイコンが誤動作する恐れがあります。

(プログラム例) E000H~EFFFH のセクタイレースを実行した後、E000H に 3FH のデータを書き込む (RAM に展開するプログラム)

```

DI                                ; 割り込みを禁止 (IMF←"0")
LD      (WDTCR2),4EH              ; WDT 2 進カウンタのクリア
LDW     (WDTCR1),0B101H          ; WDT の禁止
LD      (FLSCR),0011_1000B       ; コマンドシーケンスの実行を許可
LD      IX,04555H
LD      IY,04AAAH
LD      HL,0E000H

; #### フラッシュメモリセクタイレース処理 ####
LD      (IX),0AAH                ; 1st Bus Write Cycle
LD      (IY),55H                 ; 2nd Bus Write Cycle
LD      (IX),80H                 ; 3rd Bus Write Cycle
LD      (IX),0AAH                ; 4th Bus Write Cycle
LD      (IY),55H                 ; 5th Bus Write Cycle
LD      (HL),30H                 ; 6th Bus Write Cycle
sLOOP1: LD      A,(IX)
      CMP      A,(IX)
      JR      NZ,sLOOP1          ; 同一の値が読み出されるまでループする

; #### フラッシュメモリ書き込み処理 ####
LD      (IX),0AAH                ; 1st Bus Write Cycle
LD      (IY),55H                 ; 2nd Bus Write Cycle
LD      (IX),0A0H                ; 3rd Bus Write Cycle
LD      (HL),3FH                 ; 4th Bus Write Cycle, (E000H)=3FH
sLOOP2: LD      A,(HL)
      CMP      A,(HL)
      JR      NZ,sLOOP2          ; 同一の値が読み出されるまでループする
LD      (FLSCR),1100_1000B       ; コマンドシーケンスの実行を禁止
JP      XXXXH                    ; フラッシュ領域にジャンプします。

```

(プログラム例) F000H からデータをリードして RAM の 98H に格納する

```

LD      A,(0F000H)              ; F000H からデータを読み出す
LD      (98H),A                 ; 98H にデータを格納する

```

第 19 章 シリアル PROM モード

19.1 概要

TMP88FH41UG はフラッシュメモリへのプログラミング用に 4K バイトの BOOTROM(MASK ROM)を内蔵しています。BOOTROM は、シリアル PROM モードで有効になります。シリアル PROM モードは、TEST 端子と BOOT 端子、RESET 端子、その他数本のポート端子で制御され、UART を通して通信します。

シリアル PROM モードには、フラッシュメモリ書き込み、RAM ロード、フラッシュメモリ SUM 出力、製品識別コード出力、フラッシュメモリステータス出力、フラッシュメモリ消去、フラッシュメモリセキュリティプログラム設定の 7 種類のモードがあります。シリアル PROM モードでは、メモリのアドレス割り当てが MCU モードと異なります。図 19-1 にシリアル PROM モードでのメモリアドレスマップを示します。

表 19-1 シリアル PROM モード動作範囲

項目	Min	Max	単位
電源電圧	4.5	5.5	V
高周波周波数	8	20	MHz

注 1) 上記の高周波周波数の範囲であってもサポートされない周波数があります。詳細については表 19-5 を参照してください。

19.2 メモリマッピング

図 19-1 にシリアル PROM モードと MCU モードのメモリアドレスマップを示します。

シリアル PROM モードではアドレス 03000H~03FFFH に BOOTROM (マスク ROM) がマッピングされます。

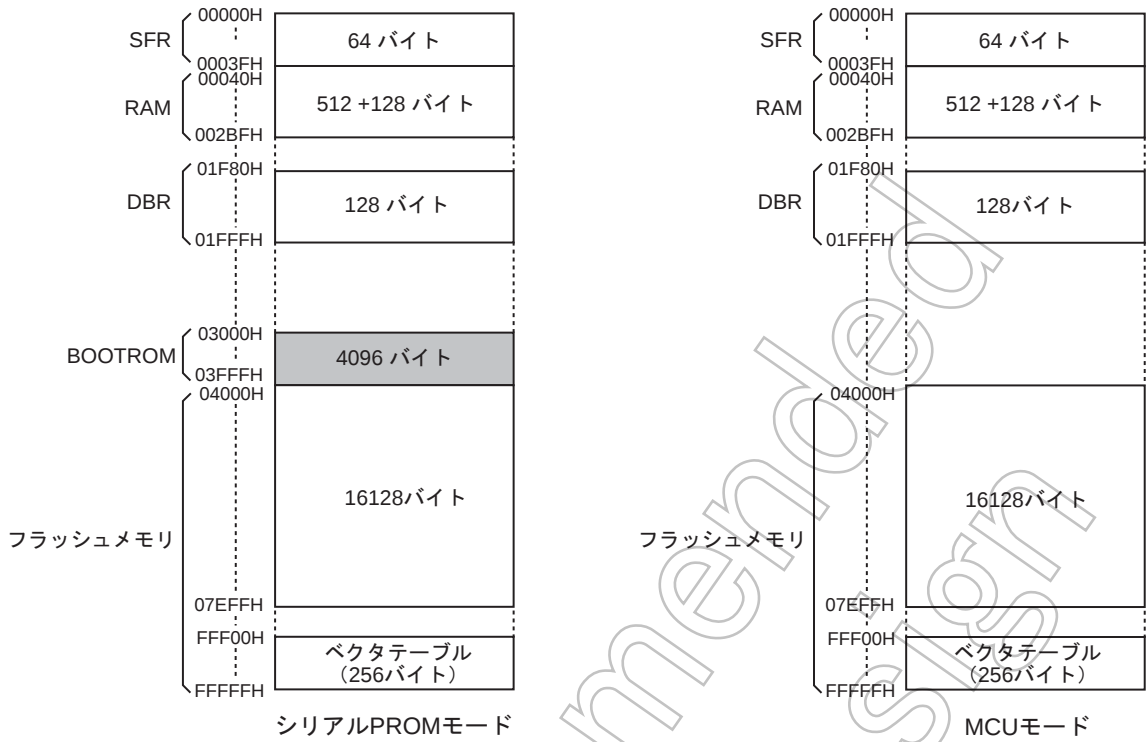


図 19-1 メモリアドレスマップ

19.3 シリアル PROM モード設定

19.3.1 シリアル PROM モード制御端子

オンボードプログラミングを実行する場合、シリアル PROM モードを起動します。シリアル PROM モードを起動するための端子設定を表 19-2 に示します。

表 19-2 シリアル PROM モード設定

端子	設定
TEST 端子	H レベル
BOOT/RXD(P44)端子	H レベル
RESET 端子	

注) シリアル PROM モードの起動端子(BOOT 端子)は、UART 通信用端子(RXD 端子)と兼用です。同端子は、シリアル PROM モードが起動すると UART 通信用端子として機能します。

19.3.2 端子機能

シリアル PROM モード時、TXD (P45) と RXD (P44) をシリアル転送 (UART) 用端子として使用します。

表 19-3 シリアル PROM モードの端子機能

端子名 (シリアル PROM モード時)	入出力	機能	端子名(MCU モード時)
TXD	出力	シリアルデータ出力 (注 3)	P45
BOOT/RXD	入力/入力	シリアル PROM モード制御/シリアルデータ入力	P44
RESET	入力	シリアル PROM モード制御	RESET
TEST	入力	"H" レベルに固定します。	TEST
VDD, AVDD	電源	4.5 V ~ 5.5 V	
VSS, AVSS	電源	0 V	
VAREF	電源	開放またはリファレンス電圧を印加してください。	
P45、P44 以外の入出力ポート	入出力	シリアル PROM モード中はハイインピーダンスになります。ポート入力は貫通電流を防止するためハード的に入力レベルが固定されます(ポート入力は無効となります)。ポート入力を有効にするには、RAM ロードの制御プログラムにによって SPCR レジスタの PIN を"1"に設定する必要があります。	
XIN	入力	発振子を取り付け自己発振させてください。.	(注 2)
XOUT	出力		

注 1) オンボードプログラミング時、ほかの部品が実装されている場合は、これらの通信端子に影響を与えないようにしてください。

注 2) シリアル PROM モード時、高周波周波数の範囲は 8 ~ 20 MHz になります。

注 3) TXD ポートは、シリアル PROM モード時オープンドレイン出力になりますので、プルアップ抵抗が必要となります。

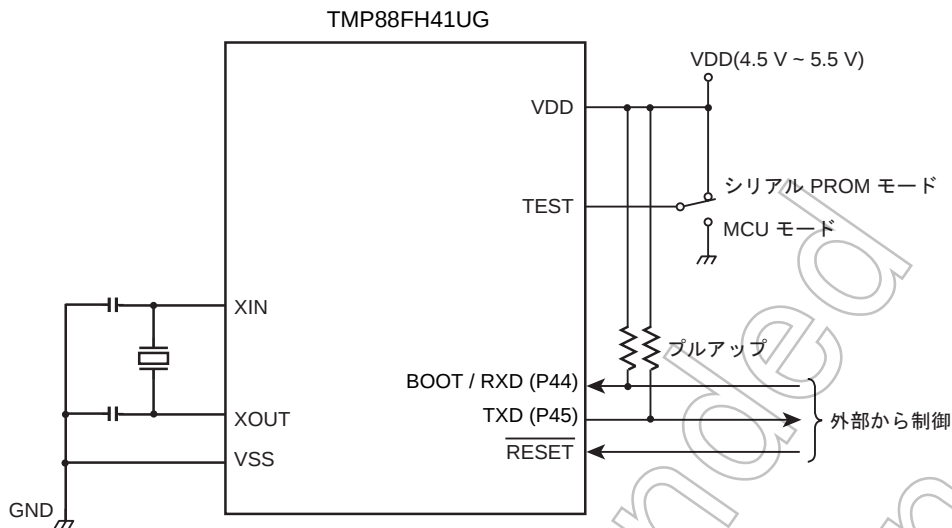


図 19-2 シリアル PROM モード端子設定

注) その他の端子処理については、「表 19-3 シリアル PROM モードの端子機能」を参照してください。

19.3.3 オンボード書き込み接続例

図 19-3 にオンボード書き込みを行う場合の接続例を示します。

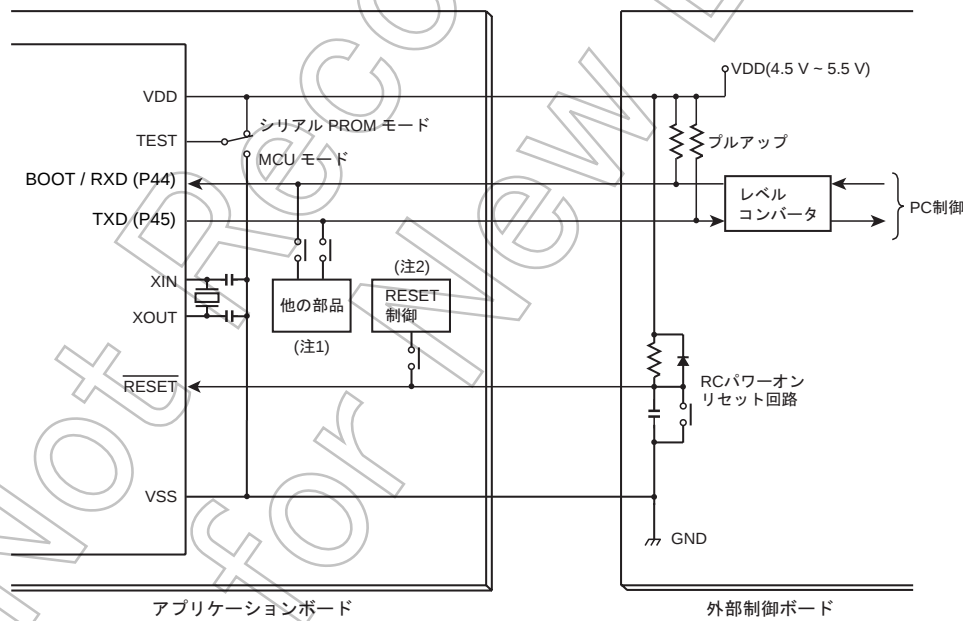


図 19-3 オンボード書き込み接続例

- 注 1) アプリケーション基板上の他の部品が、シリアル PROM モードの UART 通信に影響を与える場合、これらの端子はジャンパーやスイッチなどで切り離してください。
- 注 2) アプリケーション基板上のリセット制御回路が、シリアル PROM モードの起動に影響を与える場合、ジャンパー等で切り離してください。
- 注 3) その他の端子処理については、「表 19-3 シリアル PROM モードの端子機能」を参照してください。

19.3.4 シリアル PROM モードの起動

シリアル PROM モードを起動するには以下の手順で行います。図 19-4 にシリアル PROM モードの設定タイミングを示します。

1. VDD 端子に電源を供給します。
2. $\overline{\text{RESET}}$ 端子を L レベルに設定します。
3. TEST 端子と BOOT/RXD 端子を H レベルに設定します。
4. 電源およびクロック発振が十分安定するまで待ちます。
5. $\overline{\text{RESET}}$ 端子を L→H レベルに設定します。
6. セットアップ期間が経過した後、BOOT/RXD 端子にマッチングデータ 5AH を入力します。
セットアップ期間については「19.16 UART タイミング」を参照してください。

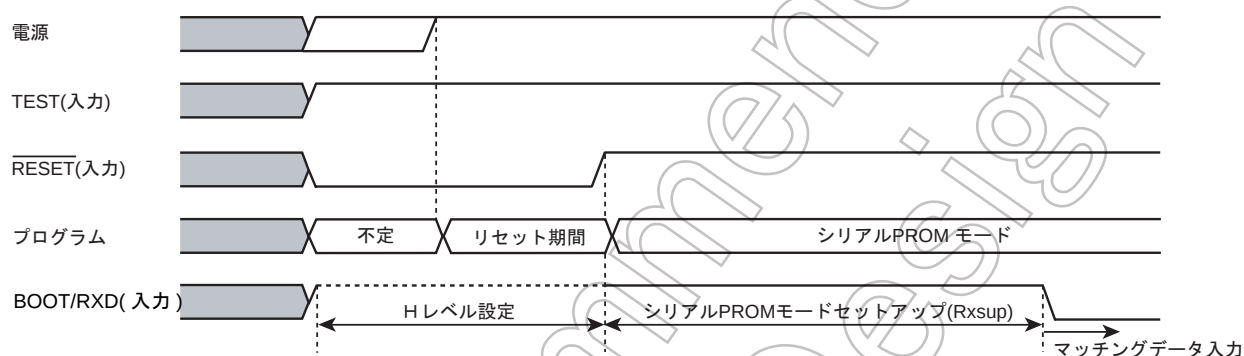


図 19-4 シリアル PROM モードタイミング

19.4 インタフェース仕様

シリアル PROM モードでの UART 通信フォーマットを以下に示します。

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。

初期ボーレートはマイコンの動作周波数によらず 9600 bps を自動検出します。その後、表 19-4 に示すボーレート変更データを TMP88FH41UG に送信することによりボーレートの変更が可能です。表 19-5 にマイコンの動作周波数とボーレートを示します (表 19-5 に示されていない周波数では使用できません)。

- ボーレート(初期値) : 9600 bps
- 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

表 19-4 ボーレート変更データ

ボーレート変更データ	04H	05H	06H	07H	0AH	18H	28H
ボーレート (bps)	76800	62500	57600	38400	31250	19200	9600

表 19-5 シリアル PROM モード時の動作周波数とボーレート対応表

(注 3)	基準ボーレート (bps)		76800		62500		57600		38400		31250		19200		9600	
	ボーレート変更データ		04H		05H		06H		07H		0AH		18H		28H	
	基準周波数 (MHz)	対応範囲 (MHz)	Baud rate (bps)	(%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)	(bps)	(%)
1	8	7.64~8.39	-	-	62500	0.00	-	-	38462	+0.16	31250	0.00	19231	+0.16	9615	+0.16
2	9.8304	9.40~10.32	76800	0.00	-	-	-	-	38400	0.00	-	-	19200	0.00	9600	0.00
	10	9.40~10.32	78125	+1.73	-	-	-	-	39063	+1.73	-	-	19531	+1.73	9766	+1.73
3	12	11.75~12.90	-	-	-	-	57692	+0.16	-	-	31250	0.00	18750	-2.34	9375	-2.34
	12.288	11.75~12.90	-	-	-	-	59077	+2.56	-	-	32000	+2.40	19200	0.00	9600	0.00
	12.5	11.75~12.90	-	-	60096	-3.85	60096	+4.33	-	-	30048	-3.85	19531	+1.73	9766	+1.73
4	14.7456	14.10~15.48	-	-	-	-	57600	0.00	38400	0.00	-	-	19200	0.00	9600	0.00
5	16	15.27~16.77	76923	+0.16	62500	0.00	-	-	38462	+0.16	31250	0.00	19231	+0.16	9615	+0.16
6	18	17.62~19.35	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	20089	+4.63	9975	+2.34
	19.668	18.80~20.64	76800	0.00	-	-	-	-	38400	0.00	30720	-1.70	19200	0.00	9600	0.00
7	20	18.80~20.64	78125	+1.73	-	-	-	-	39063	+0.16	31250	0.00	19531	+1.73	9766	+1.73

注 1) 基準周波数と対応範囲はシリアル PROM モードが動作可能な周波数です。ただし周波数が対応範囲内であっても、外部コントローラ(パソコン等)や発振子の周波数誤差、通信端子の負荷容量などの要因により、シリアル PROM モードが正しく動作しない場合があります。

注 2) 基準周波数で確実に自動検出を行うために、外部コントローラ(パソコン等)と、発振周波数誤差との総合誤差を±3%以内で使用することを推奨します。

注 3) 外部コントローラはボーレートの自動検出が行われるまで、マッチングデータ(5AH)を繰り返し送信する必要があります。上記は各周波数におけるマッチングデータの送信回数を示します。

19.5 動作コマンド

シリアル PROM モードでは、表 19-6 に示す 8 つのコマンドを使用します。リセット解除後、TMP88FH41UG はマッチングデータ (5AH) 待ちの状態となります。

表 19-6 シリアル PROM モード動作コマンド

コマンドデータ	動作モード	備考
5AH	セットアップ	マッチングデータ。リセット解除後は、常にこのコマンドからスタートします。
F0H	フラッシュメモリ消去	フラッシュメモリ領域(アドレス 04000H~07EFFH と FFF00H~FFFFFH)の消去が可能です。
30H	フラッシュメモリ書き込み	フラッシュメモリ領域 (アドレス 04000H~07EFFH と FFF00H~FFFFFH) への書き込みが可能です。
60H	RAM ロード	特定の RAM 領域 (アドレス 00040H~010BFH) への書き込みが可能です。
90H	フラッシュメモリ SUM 出力	フラッシュメモリの全領域 (アドレス 04000H~07EFFH と FFF00H~FFFFFH) のチェックサム(2 バイト)の上位、下位の順に出力します。
C0H	製品識別コード出力	製品を識別するためのコード(21 バイトデータ)を出力します。
C3H	フラッシュメモリステータス出力	セキュリティプログラムの状態等のステータスコード(7 バイトデータ)を出力します。
FAH	フラッシュメモリセキュリティプログラム設定	セキュリティプログラムの設定が可能です。

19.6 動作モード

シリアル PROM モードには、(1)フラッシュメモリ消去、(2)フラッシュメモリ書き込み、(3)RAM ロード、(4)フラッシュメモリ SUM 出力、(5)製品識別コード出力、(6)フラッシュメモリステータス出力、(7)フラッシュメモリセキュリティプログラム設定の 7 種類のモードがあります。以下は、各モードの概要です。

1. フラッシュメモリ消去モード

チップイレース (フラッシュメモリの全面消去) またはセクタイレース (フラッシュメモリの 4K バイト単位の消去) のいずれかの方法でフラッシュメモリを消去することができます。消去されたエリアのデータは FFH となります。セキュリティプログラムが設定されている場合、フラッシュ消去モードのセクタイレースは実行できません。セキュリティプログラム設定を解除するには、フラッシュ消去モードのチップイレースを実行してください。なお、TMP88FH41UG はブランク品の場合を除き、フラッシュメモリの消去を行う前にパスワード照合を行います。パスワードが一致しない限り、フラッシュメモリ消去モードは実行されません。

2. フラッシュメモリ 書き込みモード

指定したフラッシュメモリのアドレスに、1 バイト単位で任意のデータを書き込むことができます。外部コントローラは、書き込みデータをインテル HEX フォーマットのバイナリデータとして送信してください。エンドレコードまでエラーがなければ、TMP88FH41UG はフラッシュメモリ全領域(04000H~07EFFH と FFF00H~FFFFFH)のチェックサムを計算し、その結果を返します。なお、フラッシュメモリ書き込みモードは、セキュリティプログラムが設定されている場合、実行できません。この場合事前にフラッシュメモリ消去モードによってチップイレースを実行してください。また、TMP88FH41UG はブランク品の場合を除き、フラッシュメモリ書き込みモードを実行する前にパスワード照合を行います。パスワードが一致しない場合、フラッシュメモリ書き込みモードは実行されません。

3. RAM ロードモード

RAM ロードは、外部コントローラからインテル HEX フォーマットで送られてきたデータを内蔵 RAM へ転送します。転送が正常に終了するとチェックサムを計算し、その結果を送信後、最初のデータレコードで指定された RAM のアドレスにジャンプし、ユーザープログラムの実行を開始します。なお、RAM ロードモードは、セキュリティプログラムが設定されている場合、実行できません。この場合事前にフラッシュメモリ消去モードによってチップイレースを実行してください。また、TMP88FH41UG はブランク品の場合を除き、RAM ロードモードを実行する前にパスワード照合を行います。パスワードが一致しない場合、RAM ロードモードは実行されません。

4. フラッシュメモリ SUM 出力モード

フラッシュメモリ全領域(04000H~07EFFH と FFF00H~FFFFFFH)のチェックサムを計算し、その結果を返します。**BOOTROM**ではフラッシュメモリを読み出す動作コマンドはサポートしていませんので、アプリケーションプログラムのレビジョン管理を行う場合などは、このチェックサムによりプログラムの識別を行ってください。

5. 製品識別コード出力モード

製品を識別するためのコードが出力されます。出力されるコードは製品が内蔵している ROM の領域を示す情報を含んだ 13 バイトのデータで構成されます。外部コントローラはこのコードを読み取ることにより、書き込みを行う製品の識別をすることができます。

(TMP88FH41UG の場合、ROM の領域はアドレス 04000H~07EFFH と FFF00H~FFFFFFH となります。)

6. フラッシュメモリステータス出力モード

FFFE0H~FFFFFFH の状態とセキュリティプログラムの状態が出力されます。出力されるコードは 7 バイトです。外部コントローラはこのコードを読み取ることにより、フラッシュメモリの状態を識別することができます。

7. フラッシュメモリセキュリティプログラム設定モード

パラレルモードでのフラッシュメモリデータの読み出しおよび書き込みを禁止します。シリアル PROM モードでは、フラッシュメモリ書き込みモード、RAM ローダーモードが禁止されます。フラッシュメモリセキュリティプログラム設定を解除するにはフラッシュメモリ消去モードで、チップイレースを実行してください。

19.6.1 フラッシュメモリ消去モード (動作コマンド: F0H)

表 19-7 にフラッシュメモリ消去モードを示します。

表 19-7 フラッシュメモリ消去モード

	転送バイト数	外部コントローラから TMP88FH41UG への転送データ	ボーレート	TMP88FH41UG から 外部コントローラへの転送データ
BOOT ROM	1 バイト目 2 バイト目	マッチングデータ (5AH) -	9600 bps 9600 bps	- (ボーレート自動判定) OK: エコーバックデータ (5AH) Error: 何も送信しません
	3 バイト目 4 バイト目	ボーレート変更データ(表 19-4) -	9600 bps 9600 bps	- OK: エコーバックデータ Error: A1H × 3, A3H × 3, 62H × 3 (注 1)
	5 バイト目 6 バイト目	動作コマンドデータ (F0H) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: エコーバックデータ (F0H) Error: A1H × 3, A3H × 3, 63H × 3 (注 1)
	7 バイト目 8 バイト目	Password 数格納先アドレス 23-16 注 4,5)	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	9 バイト目 10 バイト目	Password 数格納先アドレス 15-08 注 4,5)	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	11 バイト目 12 バイト目	Password 数格納先アドレス 07-00 注 4,5)	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	13 バイト目 14 バイト目	Password 比較開始アドレス 23-16 注 4,5)	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	15 バイト目 16 バイト目	Password 比較開始アドレス 15-08 注 4,5)	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	17 バイト目 18 バイト目	Password 比較開始アドレス 07-00 注 4,5)	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	19 バイト目 : m バイト目	Password 列 注 4,5) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	n-2 バイト目	消去範囲指定 注 2)	変更後ボーレート	-
	n-1 バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム(上位) (注 3) Error: 何も送信しません
	n バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム(下位) (注 3) Error: 何も送信しません
	n+1 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	変更後ボーレート	-

注 1) "xxH × 3" の意味は、xxh を 3 バイト送信後、動作停止状態になることを示します。

注 2) 消去範囲指定についてはを参照してください。

注 3) チェックサムについては、後述の「19.8 チェックサム(SUM)」を参照してください。

注 4) パスワードについては、後述の「19.10 パスワード」を参照してください。

注 5) ブランク品には、Password 列は送信しないでください。

注 6) パスワードエラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。

注 7) パスワードアドレス、パスワード列データ受信中に通信エラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。

フラッシュメモリ消去モードの動作

1. 1 バイト目から 4 バイト目までの送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同一です
2. 5 バイト目の受信データはフラッシュメモリ消去モードコマンドデータ (F0 H) となります。
3. 5 バイト目の受信データが表 19-6 に示す動作コマンドデータのいずれかに該当する場合にのみ、デバイスは、6 バイト目として受信したデータと同じ値 (この場合 F0H) をエコーバック送信します。もし、5 バイト目の受信データがいずれの動作コマンドにも該当しない場合、デバイスは動作コマンドエラーコード (63H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。
4. 7 バイト目から m バイト目の送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同様です。ただしブランク品の場合はパスワード列を送信しないでください (ダミーのパスワード列を送信しないでください)。
5. n-2 バイト目は消去範囲指定データです。上位 4 ビットが消去範囲の開始アドレス、下位 4 ビットが終了アドレスです。詳細については、を参照してください。
6. n-1 バイト目と n バイト目は、チェックサムの上位、下位となります。チェックサムの計算方法については、「19.8 チェックサム(SUM)」を参照してください。チェックサムの計算はエンドレコードを検出し、受信エラーまたはインテル HEX フォーマットエラーが発生していない場合のみ行われます。外部コントローラは、エンドレコードを送信後、デバイスがチェックサムを送信するか否かで書き込みが正常に終了したかを判断してください。
7. デバイスはチェックサムを送信後、動作コマンドデータ待ちの状態となります。

19.6.2 フラッシュメモリ書き込みモード (動作コマンド: 30H)

表 19-8 にフラッシュメモリ書き込みモードの転送フォーマットを示します。

表 19-8 フラッシュメモリ書き込みモード転送フォーマット

	転送バイト数	外部コントローラから TMP88FH41UG への転送データ	ボーレート	TMP88FH41UG から 外部コントローラへの転送データ
BOOT ROM	1 バイト目 2 バイト目	マッチングデータ (5AH) -	9600 bps 9600 bps	- (ボーレート自動判定) OK: エコーバックデータ (5AH) Error: 何も送信しません
	3 バイト目 4 バイト目	ボーレート変更データ (表 19-4) -	9600 bps 9600 bps	- OK: エコーバックデータ Error: A1H × 3, A3H × 3, 62H × 3 (注 1)
	5 バイト目 6 バイト目	動作コマンドデータ (30H) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: エコーバックデータ (30H) Error: A1H × 3, A3H × 3, 63H × 3 (注 1)
	7 バイト目 8 バイト目	パスワード数格納アドレスのビット 23~16 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	9 バイト目 10 バイト目	パスワード数格納アドレスのビット 15~08 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	11 バイト目 12 バイト目	パスワード数格納アドレスのビット 07~00 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	13 バイト目 14 バイト目	パスワード比較開始アドレスのビット 23~16 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	15 バイト目 16 バイト目	パスワード比較開始アドレスのビット 15~08 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	17 バイト目 18 バイト目	パスワード比較開始アドレスのビット 07~00 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	19 バイト目 : m バイト目	パスワード列 (注 5) -	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	m + 1 byte : n - 2 バイト目	インテル HEX フォーマット (Binary) (注 2)	変更後ボーレート	- -
	n - 1 バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム (High) (注 3) Error: 何も送信しません
	n バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム (Low) (注 3) Error: 何も送信しません
	n + 1 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	変更後ボーレート	-

注 1) “xxH × 3” は xxH を 3 バイト送信した後、動作停止状態となることを意味します。詳細は「19.7 エラーコード」を参照してください。

注 2) インテル HEX フォーマットについては、「19.9 インテル Hex フォーマット(Binary)」を参照してください。

注 3) チェックサムについては、「19.8 チェックサム(SUM)」を参照してください。

注 4) パスワードについては、「19.10 パスワード」を参照してください。

注 5) FFFE0H~FFFFFH の領域がすべて “FFH” の場合、ブランク品と判定されパスワード照合は行われませんのでパスワード列の送信は不要です。ただし、ブランク品の場合でもパスワード数格納アドレス、パスワード比較開始アドレスの指定は必要ですので、外部コントローラよりこれらのデータを送信するようにしてください。なお、パスワード数格納アドレス、パスワード比較開始アドレスが正しくない場合パスワードエラーとなり、TMP88FH41UG は

UART 通信を終了し動作停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。

- 注 6) フラッシュメモリセキュリティプログラムが設定されている場合、またはパスワードエラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。
- 注 7) パスワードアドレス、パスワード列データ受信中に通信エラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は、RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。
- 注 8) フラッシュメモリのすべてのデータが同一データの場合、アドレス FFFE0H~FFFFFH 領域にのみ書き込みを行わないでください。もし、この領域にのみ書き込みが行われるとパスワードエラーとなるため、以降の処理が実行できなくなります。
- 注 9) 既にデータ(FFH を含む)が書き込まれたフラッシュのアドレスに対し、再度データの書き込みを行う場合、セクタイレースまたはチップイレースによって、かなら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下さい。

フラッシュメモリ書き込みモードの動作説明

1. 1 バイト目の受信データはマッチングデータです。シリアル PROM モードを起動すると、TMP88FH41UG(以下、デバイスと呼ぶ)はマッチングデータ (5AH) の受信待ちとなります。デバイスはマッチングデータを受信することで、UART の初期ボーレートを自動的に 9600 bps にあわせませす。
2. デバイスがマッチングデータ (5AH) を受信すると、2 バイト目のデータとしてエコーバックデータ (5AH) を外部コントローラに送信します。もし、デバイスがマッチングデータを認識できなかった場合、エコーバックデータは返さず、ボーレートの自動調整を行って再度マッチングデータの受信待ちの状態となります。したがって、外部コントローラはデバイスがエコーバックデータを送信するまでマッチングデータを繰り返し送信する必要があります。なお、繰り返し回数はデバイスの周波数に応じて変わります。詳細は表 19-5 を参照してください。
3. 3 バイト目の受信データはボーレート変更データです。ボーレート変更データは表 19-4 に示すとおり 5 種類あります。なお、ボーレートの変更を行わない場合でも、外部コントローラはボーレートの初期値データ (28H: 9600 bps) を送信する必要があります。
4. 3 バイト目の受信データが、動作周波数に対応したボーレートデータのいずれかに該当するときのみ、デバイスは 4 バイト目のデータとして、受信したデータと同じ値をエコーバック送信します。なお、ボーレートの変更は、ボーレート変更データに対するエコーバックデータを送信した後、有効となります。もし、3 バイト目の受信データが、いずれのボーレート変更データに該当しない場合、デバイスはボーレート変更エラーコード (62H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。
5. 5 バイト目の受信データはフラッシュメモリ書き込みモードコマンドデータ (30H) となります。
6. 5 バイト目の受信データが表 19-6 に示す動作コマンドデータのいずれかに該当する場合にのみ、デバイスは、6 バイト目として受信したデータと同じ値 (この場合 30H) をエコーバック送信します。もし、5 バイト目の受信データが、いずれの動作コマンドにも該当しない場合、デバイスは動作コマンドエラーコード (63H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。
7. 7 バイト目はパスワード数格納アドレスのビット 23~16 のデータとなります。7 バイト目に受信したデータに受信エラーがない場合、デバイスは何も送信しません。受信エラーまたはパスワードエラーがある場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。
8. 9 バイト目はパスワード数格納アドレスのビット 15~8 のデータとなります。9 バイト目に受信したデータに受信エラーがない場合、デバイスは何も送信しません。受信エラーまたはパスワードエラーがある場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。
9. 11 バイト目はパスワード数格納アドレスのビット 7~0 のデータとなります。11 バイト目に受信したデータに受信エラーがない場合、デバイスは何も送信しません。受信エラーまたはパスワードエラーがある場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。
10. 13 バイト目はパスワード比較開始アドレスのビット 23~16 のデータとなります。13 バイト目に受信したデータに受信エラーがない場合、デバイスは何も送信しません。受信エラーまたはパスワードエラーがある場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。
11. 15 バイト目はパスワード比較開始アドレスのビット 15~8 のデータとなります。15 バイト目に受信したデータに受信エラーがない場合、デバイスは何も送信しません。受信エラーまたはパスワードエラーがある場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。

12. 17 バイト目はパスワード比較開始アドレスのビット 7~0 のデータとなります。17 バイト目に受信したデータに受信エラーがない場合、デバイスは何も送信しません。受信エラーまたはパスワードエラーがある場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。
13. 19~m バイト目の受信データはパスワードデータとなります。パスワード数は、パスワード数格納アドレスに格納されているデータ (N) となります。パスワードデータは、パスワード比較開始アドレスにて指定されたアドレスから N バイト分のデータと比較されます。したがって、外部コントローラは N バイトのパスワードデータを送信する必要があります。パスワードが一致しない場合、デバイスはエラーコードを送信せず、動作停止状態となります。なお、FFFE0H~FFFFFH 領域がすべて FFH の場合はブランク品と判定され、パスワード比較は行われません。
14. m+1 バイト目~n-2 バイト目の受信データは、インテル HEX フォーマットの binary データとして受信されます。この場合、エコーバックは行われません。デバイスはインテル HEX フォーマットのスタートマーク(3AH, “:”)を受信してからデータレコードの受信を開始しますので、スタートマークを受信するまで 3AH 以外の受信データは無視されます。デバイスがスタートマークを受信すると、以降のデータをデータレコード (データ長、アドレス、レコードタイプ、データ、チェックサムで構成) として受信します。

デバイスがエンドレコードを受信すると、チェックサムの計算処理を開始しますので、外部コントローラはエンドレコードを送信後、チェックサムの受信待ちとなるようにしてください。もし、受信エラーまたはインテル HEX フォーマットエラーが発生した場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。
15. n-1 バイト目と n バイト目は、チェックサムの上位、下位となります。チェックサムの計算方法については「19.8 チェックサム(SUM)」を参照してください。チェックサムの計算はエンドレコードを検出し、受信エラーまたはインテル HEX フォーマットエラーが発生していない場合にのみ行われます。外部コントローラは、エンドレコードを送信後、デバイスがチェックサムを送信するか否かで書き込みが正常に終了したかを判断してください。
16. デバイスはチェックサムを送信後、次の動作コマンドデータ待ちの状態となります。

19.6.3 RAM ロードモード(動作コマンド: 60H)

表 19-9 に RAM ロードモードの転送フォーマットを示します。

表 19-9 RAM ロードモード転送フォーマット

	転送バイト数	外部コントローラから TMP88FH41UG への転送データ	ボーレート	TMP88FH41UG から 外部コントローラへの転送データ
BOOT ROM	1 バイト目 2 バイト目	マッチングデータ (5AH) -	9600 bps 9600 bps	- (ボーレート自動判定) OK: エコーバックデータ (5AH) Error: 何も送信しません
	3 バイト目 4 バイト目	ボーレート変更データ (表 19-4) -	9600 bps 9600 bps	- OK: エコーバックデータ Error: A1H × 3, A3H × 3, 62H × 3 (注 1)
	5 バイト目 6 バイト目	動作コマンドデータ (60H) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: エコーバックデータ (60H) Error: A1H × 3, A3H × 3, 63H × 3 (注 1)
	7 バイト目 8 バイト目	パスワード数格納アドレスのビット 23~16 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	9 バイト目 10 バイト目	パスワード数格納アドレスのビット 15~08 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	11 バイト目 12 バイト目	パスワード数格納アドレスのビット 07~00 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	13 バイト目 14 バイト目	パスワード比較開始アドレスのビット 23~16 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	15 バイト目 16 バイト目	パスワード比較開始アドレスのビット 15~08 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	17 バイト目 18 バイト目	パスワード比較開始アドレスのビット 07~00 (注 4)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	19 バイト目 : m バイト目	パスワード列 (注 5) -	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	m + バイト目 : n - 2 バイト目	インテル HEX フォーマット (Binary) (注 2)	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- -
	n - 1 バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム (High) (注 3) Error: 何も送信しません
	n バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム (Low) (注 3) Error: 何も送信しません
RAM	-	書き込みを開始した RAM の先頭アドレスにジャンプしプログラムを実行します。		

注 1) “xxH × 3” を 3 バイト送信した後、動作停止状態となることを意味します。詳細は「19.7 エラーコード」を参照してください。

注 2) インテル HEX フォーマットについては「19.9 インテル Hex フォーマット(Binary)」を参照してください。

注 3) チェックサムについては、「19.8 チェックサム(SUM)」を参照してください。

注 4) パスワードについては、「19.10 パスワード」を参照してください。

注 5) FFFE0H~FFFFFH の領域がすべて“FFH”の場合、ブランク品と判定されパスワード照合は行われませんのでパスワード列の送信は不要です。ただし、ブランク品の場合でもパスワード数格納アドレス、パスワード比較開始アドレスの指定は必要ですので、外部コントローラよりこれらのデータを送信するようにしてください。なお、パスワード数格納アドレス、パスワード比較開始アドレスが正しくない場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作

停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。

- 注 6) パスワード列を送信した後、エンドレコードだけの送信を行わないようにしてください。もし、デバイスがパスワード列を受信した後にエンドレコードを受信した場合、正しく動作しないことがあります。
- 注 7) フラッシュメモリセキュリティプログラムが設定されている場合、またはパスワードエラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。
- 注 8) パスワードアドレス、パスワード列データ受信中に通信エラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。従って、パスワードエラーの場合は、RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。
- 注 9) 既にデータ (FFH を含む) が書き込まれたフラッシュのアドレスに対し、再度データの書き込みを行う場合、セクタイレースまたはチップイレースによって、かなら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下さい。

RAM ロードモードの動作説明

- 1 バイト目から 4 バイト目までの送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同一です。
- 5 バイト目の受信データは RAM ロードモードコマンドデータ (60H) となります。
- 5 バイト目の受信データが表 19-6 に示す動作コマンドデータのいずれかに該当する場合にのみ、デバイスは、6 バイト目として受信したデータと同じ値 (この場合 60H) をエコーバック送信します。もし、5 バイト目の受信データが、いずれの動作コマンドにも該当しない場合、デバイスは動作コマンドエラーコード (63H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。
- 7 バイト目から m バイト目の送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同一です。
- m + 1 バイト目 ~ n - 2 バイト目の受信データは、インテル HEX フォーマットの binary データとして受信されます。この場合、エコーバックは行われません。デバイスはインテル HEX フォーマットのスタートマーク (3AH, “:”) を受信してからデータレコードの受信を開始しますので、スタートマークを受信するまで 3AH 以外の受信データは無視されます。デバイスがスタートマークを受信すると、以降のデータをデータレコード (データ長、アドレス、レコードタイプ、データ、チェックサムで構成) として受信します。データレコードのうち、データはアドレスにて指定された RAM に書き込まれます。デバイスがエンドレコードを受信すると、チェックサムの計算処理を開始しますので、外部コントローラはエンドレコードを送信後、チェックサムの受信待ちとなるようにしてください。もし、受信エラーまたはインテル HEX フォーマットエラーが発生した場合、デバイスは何も送信せず、動作停止状態となります。
- n - 1 バイト目と n バイト目は、チェックサムの上位、下位となります。チェックサムの計算方法については「19.8 チェックサム (SUM)」を参照してください。チェックサムの計算はエンドレコードを検出し、受信エラーまたはインテル HEX フォーマットエラーが発生していない場合にのみ行われます。外部コントローラは、エンドレコードを送信後、デバイスがチェックサムを送信するか否かで書き込みが正常に終了したかを判断してください。
- チェックサムを送信後、最初に受信したデータレコードで指定される RAM アドレスにジャンプし、プログラムの実行を開始します。

19.6.4 フラッシュメモリ SUM 出力モード (動作コマンド: 90H)

表 19-10 にフラッシュメモリ SUM 出力モードの転送フォーマットを示します。

表 19-10 フラッシュメモリ SUM 出力モード転送フォーマット

	転送バイト数	外部コントローラから TMP88FH41UG への転送データ	ボーレート	TMP88FH41UG から 外部コントローラへの転送データ
BOOT ROM	1 バイト目 2 バイト目	マッチングデータ (5AH) -	9600 bps 9600 bps	- (ボーレート自動判定) OK: エコーバックデータ (5AH) Error: 何も送信しません
	3 バイト目 4 バイト目	ボーレート変更データ (表 19-4) -	9600 bps 9600 bps	- OK: エコーバックデータ Error: A1H × 3, A3H × 3, 62H × 3 (注 1)
	5 バイト目 6 バイト目	動作コマンドデータ (90H) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: エコーバックデータ (90H) Error: A1H × 3, A3H × 3, 63H × 3 (注 1)
	7 バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム (High) (注 2) Error: 何も送信しません
	8 バイト目	-	変更後ボーレート	OK: チェックサム (Low) (注 2) Error: 何も送信しません
	9 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	変更後ボーレート	-

注 1) “xxH × 3” は xxH を 3 バイト送信した後、動作停止状態となることを意味します。詳細は「19.7 エラーコード」を参照してください。
注 2) チェックサムについては「19.8 チェックサム(SUM)」を参照してください。

フラッシュメモリ SUM 出力モードの動作説明

- 1 バイト目から 4 バイト目までの送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同一です。
- 5 バイト目の受信データはフラッシュメモリ SUM 出力モードコマンドデータ (90H) となります。
- 5 バイト目の受信データが「表 19-6 シリアル PROM モード動作コマンド」に示す動作コマンドデータのいずれかに該当する場合にのみ、デバイスは、6 バイト目として受信したデータと同じ値 (この場合 90H) をエコーバック送信します。もし、5 バイト目の受信データが、いずれの動作コマンドにも該当しない場合、デバイスは動作コマンドエラーコード (63H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。
- 7 バイト目と 8 バイト目は、チェックサムの上位、下位となります。チェックサムの計算方法については「19.8 チェックサム(SUM)」を参照してください。
- デバイスはチェックサムを送信後、次の動作コマンドデータ待ちの状態となります。

19.6.5 製品識別コード出力モード(動作コマンド: C0H)

表 19-11 に製品識別コード出力モードの転送フォーマットを示します。

表 19-11 製品識別コード出力モード転送フォーマット

	転送バイト数	外部コントローラから TMP88FH41UG への転送データ	ボーレート	TMP88FH41UG から 外部コントローラへの転送データ
BOOT ROM	1 バイト目 2 バイト目	マッチングデータ (5AH) -	9600 bps 9600 bps	- (ボーレート自動判定) OK: エコーバックデータ (5AH) Error: 何も送信しません
	3 バイト目 4 バイト目	ボーレート変更データ (表 19-4) -	9600 bps 9600 bps	- OK: エコーバックデータ Error: A1H × 3, A3H × 3, 62H × 3 (注 1)
	5 バイト目 6 バイト目	動作コマンドデータ (C0H) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: エコーバックデータ (C0H) Error: A1H × 3, A3H × 3, 63H × 3 (注 1)
	7 バイト目		変更後ボーレート	3AH スタートマーク
	8 バイト目		変更後ボーレート	12H 転送データ数 (9~26 バイト目までのバイト数)
	9 バイト目		変更後ボーレート	03H アドレス長 (3 バイト)
	10 バイト目		変更後ボーレート	3DH Reserved
	11 バイト目		変更後ボーレート	00H Reserved
	12 バイト目		変更後ボーレート	00H Reserved
	13 バイト目		変更後ボーレート	00H Reserved
	14 バイト目		変更後ボーレート	02H ROM のブロック数 (2 ブロック)
	15 バイト目		変更後ボーレート	00H ROM の先頭アドレス (上位)
	16 バイト目		変更後ボーレート	40H ROM の先頭アドレス (中位)
	17 バイト目		変更後ボーレート	00H ROM の先頭アドレス (下位)
	18 バイト目		変更後ボーレート	00H ROM の先頭アドレス (上位)
	19 バイト目		変更後ボーレート	7EH ROM の先頭アドレス (中位)
	20 バイト目		変更後ボーレート	FFH ROM の先頭アドレス (下位)
	21 バイト目		変更後ボーレート	0FH ROM の先頭アドレス (上位)
	22 バイト目		変更後ボーレート	FFH ROM の先頭アドレス (中位)
	23 バイト目		変更後ボーレート	00H ROM の先頭アドレス (下位)
	24 バイト目		変更後ボーレート	0FH ROM の先頭アドレス (上位)
	25 バイト目		変更後ボーレート	FFH ROM の先頭アドレス (中位)
	26 バイト目		変更後ボーレート	FFH ROM の先頭アドレス (下位)
	27 バイト目		変更後ボーレート	E6H 転送データのチェックサム (9~26 バイト目までのチェックサム)
	28 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	変更後ボーレート	-

注) “xxH × 3” は xxH を 3 バイト送信した後、動作停止状態となることを意味します。詳細は「19.7 エラーコード」を参照してください。

製品識別コード出力モードの動作説明

1. 1 バイト目から 4 バイト目までの送受信データは、フラッシュメモリ 書き込みモードの場合と同一です。
2. 5 バイト目の受信データは製品識別コード出力モードコマンドデータ (C0H) となります。
3. 5 バイト目の受信データが表 19-6 に示す動作コマンドデータのいずれかに該当する場合にのみ、デバイスは、6 バイト目として受信したデータと同じ値 (この場合 C0H) をエコーバ

ック送信します。もし、5 バイト目の受信データが、いずれの動作コマンドにも該当しない場合、デバイスは動作コマンドエラーコード (63H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。

4. 9 バイト目から 26 バイト目は製品識別コードとなります。識別コードの詳細については「19.11 製品識別コード」を参照してください。
5. デバイスはチェックサムを送信後、次の動作コマンドデータ待ちの状態となります。

Not Recommended
for New Design

19.6.6 フラッシュメモリステータス出力モード (動作コマンド: C3H)

表 19-12 にフラッシュメモリステータス出力モードを示します。

表 19-12 フラッシュメモリステータス出力モード

	転送バイト数	外部コントローラから TMP88FH41UG への転送データ	ボーレート	TMP88FH41UG から 外部コントローラへの転送データ	
BOOT ROM	1 バイト目 2 バイト目	マッチングデータ (5AH) -	9600 bps 9600 bps	- (ボーレート自動判定) OK: エコーバックデータ (5AH) Error: 何も送信しません	
	3 バイト目 4 バイト目	ボーレート変更データ (表 19-4) -	9600 bps 9600 bps	- OK: エコーバックデータ Error: A1H × 3, A3H × 3, 62H × 3 (注 1)	
	5 バイト目 6 バイト目	動作コマンドデータ (C3H) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	- OK: エコーバックデータ (C3H) Error: A1H × 3, A3H × 3, 63H × 3 (注 1)	
	7 バイト目		変更後ボーレート	3AH	スタートマーク
	8 バイト目		変更後ボーレート	04H	バイトカウント (9 ~ 12 バイト目までの数)
	9 バイト目		変更後ボーレート	00H ~ 03H	ステータスコード 1
	10 バイト目		変更後ボーレート	00H	Reserved
	11 バイト目		変更後ボーレート	00H	Reserved
	12 バイト目		変更後ボーレート	00H	Reserved
	13 バイト目		変更後ボーレート	チェックサム (9~12 バイト目までの総和の 2 の補数) 9 バイト目が 00H のとき: 00H 9 バイト目が 01H のとき: FFH 9 バイト目が 02H のとき: FEH 9 バイト目が 03H のとき: FDH	
	14 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	変更後ボーレート	-	

注 1) "xxH × 3" の意味は、xxh を 3 バイト送信後、動作停止状態になることを示します。.

注 2) ステータスコード 1 の詳細については、「19.12 フラッシュメモリステータスコード」を参照してください。

フラッシュメモリステータス出力モードの動作説明

1. 1 バイト目から 4 バイト目までの送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同一です
2. 5 バイト目の受信データはフラッシュメモリステータス出力モードコマンドデータ (C3H) となります。
3. 5 バイト目の受信データが表 19-6 に示す動作コマンドデータのいずれかに該当する場合にのみ、デバイスは、6 バイト目として受信したデータと同じ値 (この場合 C3H) をエコーバック送信します。もし、5 バイト目の受信データがいずれの動作コマンドにも該当しない場合、デバイスは動作コマンドエラーコード (63H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。
4. 9~13 バイト目は、ステータスコードとなります。ステータスコードの詳細については、「19.12 フラッシュメモリステータスコード」を参照してください。.
5. ステータスコードを送信後、次の動作コマンドデータ待ちの状態となります。

19.6.7 フラッシュメモリセキュリティプログラム設定モード (動作コマンド: FAH)

表 19-13 にフラッシュメモリセキュリティプログラム設定モードを示します。

表 19-13 フラッシュメモリセキュリティプログラム設定モード

	転送バイト数	外部コントローラから TMP88FH41UG への転送データ	ボーレート	TMP88FH41UG から 外部コントローラへの転送データ
BOOT ROM	1 バイト目 2 バイト目	マッチングデータ (5AH) -	9600 bps 9600 bps	- (ボーレート自動判定) OK: エコーバックデータ (5AH) Error: 何も送信しません
	3 バイト目 4 バイト目	ボーレート変更データ (表 19-4) -	9600 bps 9600 bps	- OK: エコーバックデータ Error: A1H × 3, A3H × 3, 62H × 3 (注 1)
	5 バイト目 6 バイト目	動作コマンドデータ (FAH) -	変更後ボーレート 変更後ボーレート	OK: エコーバックデータ (FAH) Error: A1H × 3, A3H × 3, 63H × 3 (注 1)
	7 バイト目 8 バイト目	Password 数格納先アドレス 23-16 (注 2)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	9 バイト目 10 バイト目	Password 数格納先アドレス 15-08 (注 2)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	11 バイト目 12 バイト目	Password 数格納先アドレス 07-00 (注 2)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	13 バイト目 14 バイト目	Password 比較開始アドレス 23-16 (注 2)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	15 バイト目 16 バイト目	Password 比較開始アドレス 15-08 (注 2)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	17 バイト目 18 バイト目	Password 比較開始アドレス 07-00 (注 2)	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	19 バイト目 : m バイト目	Password 列 (注 2) -	変更後ボーレート	- OK: 何も送信しません Error: 何も送信しません
	n バイト目	-	変更後ボーレート	OK: FBH (注 3) Error: 何も送信しません
	n+1 バイト目	(次の動作コマンドデータ待ち)	変更後ボーレート	-

注 1) "xxH × 3"の意味は、xxh を 3 バイト送信後、動作停止状態になることを示します。

注 2) パスワードについては、後述の「19.10 パスワード」を参照してください。

注 3) ブランク品に対してセキュリティプログラム設定モードを実行した場合、また、非ブランク品でパスワードエラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。この場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。

注 4) パスワードアドレス、列データ受信中に通信エラーが発生した場合、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります。この場合は RESET 端子による初期化を行い、シリアル PROM モードを再起動してください。

フラッシュメモリセキュリティプログラム設定モードの動作説明

1. 1 バイト目から 4 バイト目までの送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同一です
2. 5 バイト目の受信データはフラッシュメモリステータス出力モードコマンドデータ (FAH) となります。
3. 5 バイト目の受信データが「表 19-6 シリアル PROM モード動作コマンド」に示す動作コマンドデータのいずれかに該当する場合にのみ、デバイスは、6 バイト目として受信したデータと同じ値（この場合 FAH）をエコーバック送信します。もし、5 バイト目の受信データがいずれの動作コマンドにも該当しない場合、デバイスは動作コマンドエラーコード (63H) を 3 バイト送信した後、動作停止状態となります。
4. 7 バイト目から m バイト目の送受信データは、フラッシュメモリ書き込みモードの場合と同一です。
5. n バイト目は、フラッシュメモリセキュリティプログラムが成功した場合、ステータスが外部コントローラに送信されます。

19.7 エラーコード

デバイスが各エラーを検出した場合に送信するエラーコードを表 19-14 に示します。

表 19-14 エラーコード一覧

送信データ	エラー内容
62H, 62H, 62H	ボーレート変更データエラー
63H, 63H, 63H	動作コマンドエラー
A1H, A1H, A1H	受信データのフレーミングエラー
A3H, A3H, A3H	受信データのオーバーランエラー

注) パスワードエラーの場合は、エラーコードは送信されません。

19.8 チェックサム(SUM)

19.8.1 計算方法

チェックサム (SUM) は byte + byte... + byte 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計算し、その結果をワードで返します。

例)

A1H	左記 4 バイトが計算対象データの場合、チェックサムは以下のようになります。
B2H	$A1H + B2H + C3H + D4H = 02EAH$
C3H	SUM (HIGH)= 02h
D4H	SUM (LOW)= EAH

フラッシュメモリ書き込みモード、RAM ロードモードおよびフラッシュメモリ SUM 出力モードを実行した際に送信されるチェックサムは、本計算方法を使用します。

19.8.2 計算対象データ

表 19-15 に各モードにおけるチェックサムの計算対象データを示します。

表 19-15 チェックサムの計算対象データ

動作モード	計算対象データ	備考
フラッシュメモリ書き込みモード	フラッシュメモリの全領域のデータ	フラッシュメモリの一部に書き込みを行った場合でも、フラッシュメモリ全領域(04000H~07EFFFH と FFF00H~FFFFFH)のチェックサムを計算します。なお、インテル HEX フォーマットにおけるデータ長、アドレス、レコードタイプ、チェックサムはチェックサムの対象とはなりません。
フラッシュメモリ SUM 出力モード		
RAM ロードモード	最初に受信した RAM アドレスから最後に受信した RAM アドレスまでに書き込まれた RAM のデータ	インテル HEX フォーマットにおけるデータ長、アドレス、レコードタイプ、チェックサムはチェックサムの対象とはなりません。
製品識別コード出力モード	転送データの 9~18 バイト目のデータ	詳細については、「19.11 製品識別コード」を参照してください。
フラッシュメモリステータス出力モード	転送データの 9~12 バイト目のデータ	詳細については、「表 19-12 フラッシュメモリステータス出力モード」を参照してください。
フラッシュメモリ消去モード	消去したフラッシュメモリエリアの全データ (フラッシュメモリの全体または一部)	ブロック消去を行った場合は、消去した領域のみがチェックサムの対象となります。チップブレース（全面消去）を行った場合は、フラッシュメモリの全領域がチェックサムの対象となります。

19.9 インテル Hex フォーマット(Binary)

1. デバイスは各データレコードのチェックサムを受信後、次のデータレコードのスタートマーク (3AH “:”) 待ちとなりますので、外部コントローラがレコード間に 3AH 以外のデータを送信してもそのデータは無視されます。
2. 外部コントローラは、エンドレコードのチェックサムを送信した後は何も送信せず、2 バイトの受信データ (チェックサムの上位と下位) 待ちとなるようにしてください。
3. 受信エラーまたはインテル HEX フォーマットエラーが発生した場合は、エラーコードを送信せず、デバイスは動作停止状態となります。インテル HEX フォーマットエラーは以下の場合発生します。
 - レコードタイプが “00h”、“01h”、“02h” 以外の場合
 - チェックサムエラーが発生した場合
 - 拡張レコード(レコードタイプ = 02H)のデータ長が 02H でない場合
 - エンドレコード(レコードタイプ = 01H)のデータ長が 00H でない場合

19.10 パスワード

TMP88FH41UG はフラッシュメモリ内の任意のデータ (連続する 8 バイト以上のデータ) をパスワードとして設定することができ、外部コントローラから送信されるパスワード列と、パスワードに設定されたデータ列との照合を行うことによりパスワード判定を行います。パスワードを指定できる領域は、フラッシュメモリ内のアドレス 04000H~07EFFH となります(アドレス FFF00H~FFFFFFH はパスワードとして設定できません)。

アドレス FFFE0H~FFFFFFH のデータがすべて “FFH” の場合、ブランク品とみなされパスワード判定は行われません。ただし、ブランク品の場合でもパスワード数格納アドレス、パスワード比較開始アドレスを送信する必要があります。「表 19-16 ブランク品と書き込み品でのパスワード設定方法」にブランク品と書き込み品の場合のパスワード設定方法を示します。

表 19-16 ブランク品と書き込み品でのパスワード設定方法

パスワード	ブランク品(注 1)	書き込み品
PNSA (パスワード数格納アドレス)	$04000H \leq PNSA \leq 07EFFH$	$04000H \leq PNSA \leq 07EFFH$
PCSA (パスワード比較開始アドレス)	$04000H \leq PCSA \leq 07EFFH$	$04000H \leq PCSA \leq 07F00H - N$
N (パスワード数)	*	$8 \leq N$
パスワード列の設定	不要 (注 5)	必要 (注 2)

- 注 1) アドレス FFFE0H~FFFFFFH の領域がすべて “FFH” となっている製品をブランク品とします。
- 注 2) 3 バイト以上同一となるデータは、パスワード列として設定できません(パスワード判定でエラーとなり、TMP88FH41UG は何のデータも送信せず、停止状態となります)。
- 注 3) *: Don't care.
- 注 4) 上記条件を満たさない場合パスワードエラーとなります。なおパスワードエラーが発生した場合、デバイスはエラーコードを送信せず、動作停止状態となります。
- 注 5) フラッシュメモリ書き込みモード、RAM ローダモードの時、ブランク品は PCSA の受信後、パスワード列の受信は行わず即座に Intel-Hex フォーマットの受信処理を行います。このとき外部コントローラはダミーのパスワード列を送信したとしても、デバイスは Intel-Hex フォーマットとしてスタートマーク(3AH ":")を検出するまで受信データを読み飛ばしますので、その後の処理は正しく動作します。ただし、ダミーのパスワード列に "3AH"が含まれていると、誤ってスタートマークと検出されるためマイコンは動作停止状態となります。これが問題となる場合は、ダミーのパスワード列を送信しないでください。
- 注 6) フラッシュメモリ消去モードでは、ブランク品に対してパスワード列を送信しないでください。

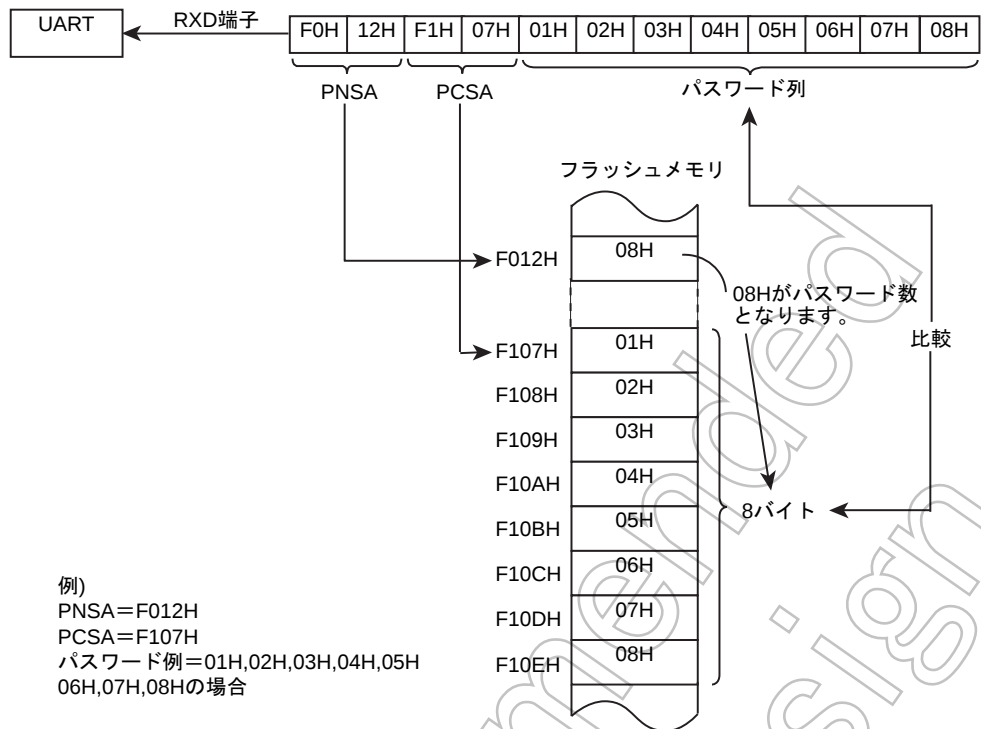


図 19-5 パスワードの比較(例)

19.10.1 パスワード列

外部コントローラが送信したパスワード列は、指定されたフラッシュメモリのデータと比較されます。パスワード列と指定されたフラッシュメモリのデータが一致しなかった場合、パスワードエラーとなり、マイコンは動作停止状態となります。

19.10.2 パスワードエラー処理

パスワードエラーが発生した場合、デバイスは動作停止状態となります。この場合、シリアル PROM モードを再起動するためにデバイスをリセットしてください。

19.10.3 ソフトウェア開発時のパスワードについて

ソフトウェアの開発時にプログラムの変更が何度も行われると、パスワードが分からなくなってしまうことがあります。よって、ソフトウェアの開発時はパスワードを固定することを推奨します。

(プログラム例) F000H に PNSA、F001H から 8 バイトをパスワード列に割り当てる。

(PCSA は F001H になります)

Password Section code abs = 0F000H

DB	08H	; PNSA の定義
DB	"CODE1234"	; パスワード列の定義

19.11 製品識別コード

製品識別コードは、ROM の先頭アドレス、終了アドレスを含む 21 バイトのデータです。表 19-17 に製品識別コードのデータフォーマットを示します。

表 19-17 製品識別コードのデータフォーマット

データ	データの意味	TMP88FH41UG の場合のデータ
1st	スタートマーク (3AH)	3AH
2nd	転送データ数 (3rd ~ 20th データの 18 バイト)	12H
3rd	アドレスのバイト長 (3 バイト)	03H
4th	Reserved	3DH
5th	Reserved	00H
6th	Reserved	00H
7th	Reserved	00H
8th	ROM のブロック数	02H
9th	ROM の先頭アドレス (上位)	00H
10th	ROM の先頭アドレス (中位)	40H
11th	ROM の先頭アドレス (下位)	00H
12th	ROM の終了アドレス (上位)	00H
13th	ROM の終了アドレス (中位)	7EH
14th	ROM の終了アドレス (下位)	FFH
15th	ROM の先頭アドレス (上位)	0FH
16th	ROM の先頭アドレス (中位)	FFH
17th	ROM の先頭アドレス (下位)	00H
18th	ROM の終了アドレス (上位)	0FH
19th	ROM の終了アドレス (中位)	FFH
20th	ROM の終了アドレス (下位)	FFH
21th	転送データのチェックサム (3rd ~ 20th データまでの総和の 2 の補数)	E6H

19.12 フラッシュメモリステータスコード

フラッシュメモリステータスコードは7バイトのデータで、フラッシュメモリセキュリティプログラムの状態、FFFE0H~FFFFFH の状態を示します。

表 19-18 フラッシュメモリステータスコード

データ	データの意味	TMP88FH41UG の場合
1st	スタートマーク	3AH
2nd	転送データ数 (3rd ~ 6th データの 4 バイト)	04H
3rd	ステータスコード	00H ~ 03H (下記を参照)
4th	Reserved	00H
5th	Reserved	00H
6th	Reserved	00H
7th	転送データのチェックサム (3th ~ 6th データまでの総和の 2 の補数)	3rd データが 00H のとき : 00H 3rd データが 01H のとき : FFH 3rd データが 02H のとき : FEH 3rd データが 03H のとき : FDH

ステータスコード 1

7	6	5	4	3	2	1	0	
						RPENA	BLANK	初期値(0000 00**)

RPENA	フラッシュメモリセキュリティプログラム状態	0: セキュリティプログラムが解除された状態 1: セキュリティプログラムが設定された状態
BLANK	FFFE0H ~ FFFFFH の状態	0: FFFE0 ~ FFFFFH までの領域のデータがすべて"FFH"の場合 1: FFFE0 ~ FFFFFH までの領域のデータが上記以外の場合

ステータスコード 1 の内容によって、実行が制限されるコマンドがあります。詳細は以下の表を参照してください。フラッシュメモリセキュリティプログラムが設定されると「フラッシュメモリ書き替えコマンド」、「RAM ロードコマンド」は実行できなくなります。これらのコマンドを実行するためには事前にフラッシュの全面消去を実行してください。

RPENA	BLANK	フラッシュメモリ書き替えモード	RAM ロードモード	フラッシュメモリ SUM 出力モード	製品識別コード出力モード	フラッシュメモリステータス出力モード	フラッシュメモリ消去モード	フラッシュメモリセキュリティプログラム設定モード
0	0	○	○	○	○	○	○	×
0	1	Pass	Pass	○	○	○	Pass	Pass
1	0	×	×	○	○	○	○	×
1	1	×	×	○	○	○	Pass	Pass

注) ○: コマンド実行可能

Pass: コマンド実行にはパスワードが必要

×: コマンド実行不可

(コマンドのエコーバックを返した後、TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります)

19.13 消去範囲指定

フラッシュメモリ消去モードで、n-2 バイト目はフラッシュ領域の消去範囲を指定します。

ERAREA レジスタで消去領域の範囲を指定します。

00H~03H となるデータを指定すると、セクタイレース（フラッシュメモリの 4K バイト単位の消去）が実行されます。

C0H~FFH となるデータを指定すると、チップイレース（フラッシュメモリの全面消去）が実行され、フラッシュメモリのセキュリティプログラムが解除されます。よってフラッシュメモリのセキュリティプログラムを解除するためには、セクタイレースではなくチップイレースを実行してください。

セキュリティプログラムが設定された状態でセクタイレースを実行すると無限ループ状態になります。

消去範囲指定データ（n-2 バイト目のデータ）



- 注 1) フラッシュセルの存在しない領域に対してブロック消去を実行すると TMP88FH41UG は UART 通信を終了し動作停止状態となります
- 注 2) セキュリティプログラムが設定された状態でセクタイレース(消去)を実行すると無限ループ状態になります。

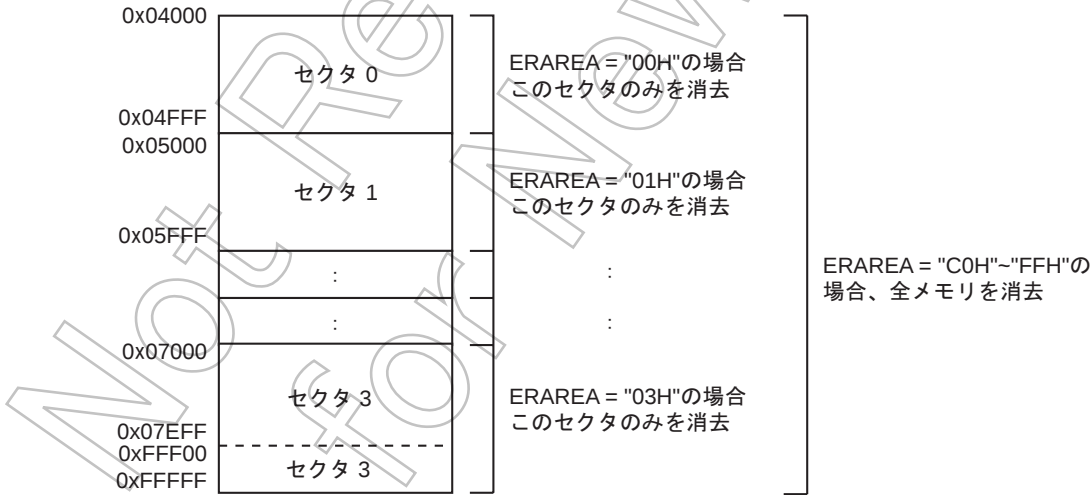


図 19-6 セクタ構成

19.14 ポート入力制御レジスタ

シリアル PROM モードでは、不使用ポートの貫通電流を防止するため、リセット解除後 P45、P44 ポートを除く全てのポート入力、ハード的に入力レベルが固定されます(ポート入力やポートと兼用の周辺機能入力は無効になります)。従って RAM ロードモードを使用して UART 以外の方法でフラッシュメモリのアクセスを行う場合は、ポート入力を有効にする必要があります。ポート入力を有効にするには、ポート入力制御レジスタ(SPCR)の PIN を"1"に設定してください。

なお、MCU モードでは、SPCR レジスタは機能しません。

ポート入力制御レジスタ

SPCR

7

6

5

4

3

2

1

0

(01FEEH)

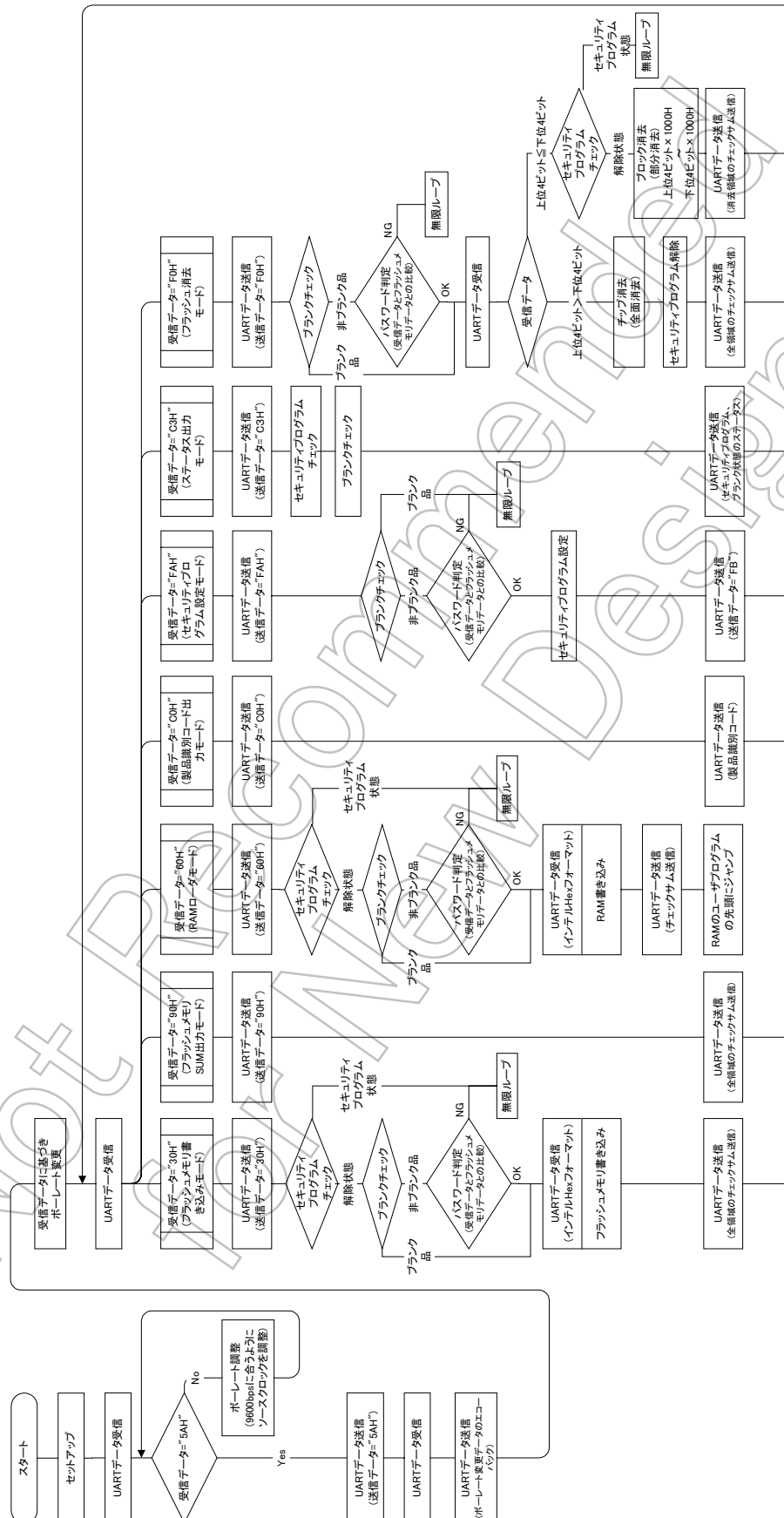
PIN

(初期値: **** *0)

PIN	シリアル PROM モードの ポート入力制御	0: ポート入力無効 (ハード的に入力レベルが固定されます) 1: ポート入力有効	R/W
-----	---------------------------	--	-----

- 注 1) SPCR レジスタは、シリアル PROM モード時のみ R/W 可能です。MCU モードで同レジスタに対してライト命令を実行してもポート入力制御は機能しません。また、MCU モードで同レジスタに対してリード命令を実行すると不定値が読み出されます。
- 注 2) SPCR レジスタによって制御されるのは、P45、P44 ポートを除く全ての I/O ポートです。

19.15 フローチャート



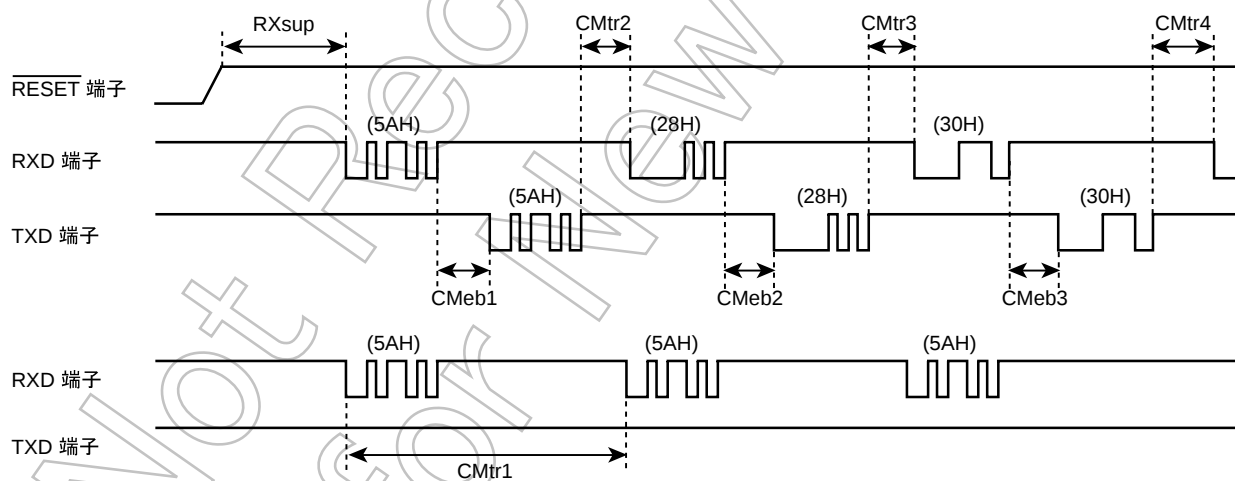
19.16 UART タイミング

表 19-19 UART タイミング-1 (VDD = 4.5 V~5.5 V, f_c = 8~20 MHz, Topr = -10 ~ 40°C)

項目	記号	クロック数 (f_c)	必要最低時間	
			f_c = 8 MHz	f_c = 20 MHz
マッチングデータ (5AH) 受信からエコーバックまでの時間	CMeb1	Approx. 930	116.3 μ s	46.5 μ s
ボーレート変更データ受信からエコーバックまでの時間	CMeb2	Approx. 980	122.5 μ s	49.0 μ s
動作コマンド受信からエコーバックまでの時間	CMeb3	Approx. 800	100 μ s	40.0 μ s
チェックサム計算時間	CKsm	Approx. 7864500	0.98 s	0.39 s
フラッシュメモリ一括消去時間	CEall	-	30 ms	30 ms
フラッシュメモリ一部消去時間(4K ごと)	CEsec	-	15 ms	15 ms

表 19-20 UART タイミング-2 (VDD = 4.5 V~5.5 V, f_c = 8 ~20 MHz, Topr = -10 ~ 40°C)

項目	記号	クロック数(f_c)	必要最低時間	
			f_c = 8 MHz	f_c = 20 MHz
リセット解除後、マッチングデータ受信可能となるまでのセットアップ時間	RXsup	2100	262.5 μ s	105.0 μ s
マッチングデータ送信間隔	CMtr1	28500	3.56 ms	1.43 ms
マッチングデータのエコーバックからボーレート変更データ受信可能となるまでの時間	CMtr2	380	47.5 μ s	19.0 μ s
ボーレート変更データのエコーバックから動作コマンド受信可能となるまでの時間	CMtr3	650	81.25 μ s	32.5 μ s
動作コマンドのエコーバックからパスワード数格納アドレス(上位)受信可能となるまでの時間	CMtr4	800	100 μ s	40 μ s



Not Recommended
for New Design

第 20 章 端子の入出力回路

20.1 制御端子

TMP88FH41UG の制御端子の入出力回路を示します。

制御端子	入出力	回路	備考
XIN XOUT	入力 出力		高周波発振子接続端子 $R_f = 1.2 \text{ M}\Omega$ (typ.) $R_o = 0.5 \text{ k}\Omega$ (typ.)
$\overline{\text{RESET}}$	入力		ヒステリシス入力 プルアップ抵抗内蔵 $R_{IN} = 220 \text{ k}\Omega$ (typ.)
TEST	入力		プルダウン抵抗なし MCU モード時は必ず“L”レベルに固定してください。

20.2 入出力ポート

ポート	入出力	入出力回路	備考
P3, P4	入出力	初期値 "High-Z"	スリーステート出力 プログラマブルオープンドレイン P3, P4: 大電流ポート ヒステリシス入力
P6	入出力	初期値 "High-Z"	スリーステート出力
P1	入出力	初期値 "High-Z"	スリーステート出力 ヒステリシス入力
P2	入出力	初期値 "High-Z"	オープンドレイン出力 ヒステリシス入力

20.3 NC ピン

ポート	入出力	入出力回路	備考
LQFP44 NC ピン 43 ピン、 44 ピン	NC		NC ピン

注) TMP88PH41UG の NC 端子には保護ダイオード(D1) が内蔵されていません。

第 21 章 電気的特性

21.1 絶対最大定格

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。

($V_{SS} = 0\text{ V}$)

項目	記号	端子	規格	単位	備考
電源電圧	V_{DD}		-0.3~6.0	V	
入力電圧	V_{IN}		-0.3~ $V_{DD} + 0.3$		
出力電圧	V_{OUT}		-0.3~ $V_{DD} + 0.3$		
出力電流	I_{OH}	P1, P3, P4, P6	-1.8	mA	
	I_{OL1}	P1, P2, P6	3.2		
	I_{OL2}	P3, P4	30		
平均出力電流	ΣI_{OUT1}	P1, P2, P6	60		大電流ポート以外のポートの合計
	ΣI_{OUT2}	P3	60		大電流ポート P30~37 の 8 ピン合計
	ΣI_{OUT3}	P4	60		大電流ポート P40~47 の 8 ピン合計
消費電力	P_D	TMP88FH41UG	350	mW	LQFP
動作温度	T_{opr}		-40~85	°C	
はんだ付け温度 (時間)	T_{sld}		260 (10 s)		
保存温度	T_{stg}		-55~125		

21.2 動作条件

動作条件とは、製品が一定の品質を保って正常に動作するための使用条件です。動作条件 (電源電圧、動作温度範囲、AC/DC 規定値) から外れる動作条件で使用了した場合、誤動作が生じる恐れがあります。従ってご使用の条件に対して、必ず動作条件の範囲を超えないように応用機器の設計を行ってください。

21.2.1 MCU モード (フラッシュメモリの書き込みおよび消去動作時)

(V_{SS} = 0 V, T_{opr} = -10 ~ 40°C)

項目	記号	端子	条件	Min	Typ	Max	単位
電源電圧	V _{DD}		NORMAL モード	4.5	5.0	5.5	V
高レベル入力電圧	V _{IH1}	ノーマル(P6)	V _{DD} ≥ 4.5 V	V _{DD} × 0.70	－	V _{DD}	
	V _{IH2}	ヒステリシス (P1, P2, P3, P4, <u>RESET</u>)		V _{DD} × 0.75	－		
低レベル入力電圧	V _{IL1}	ノーマル(P6)	V _{DD} ≥ 4.5 V	0	－	V _{DD} × 0.30	
	V _{IL2}	ヒステリシス (P1, P2, P3, P4, <u>RESET</u>)				V _{DD} × 0.25	
クロック周波数	f _c	XIN, XOUT	V _{DD} = 4.5 V~5.5 V	8.0	－	20.0	MHz

21.2.2 MCU モード (フラッシュメモリの書き込みおよび消去動作を除く)

(V_{SS} = 0 V, T_{opr} = -40 ~ 85°C)

項目	記号	端子	条件	Min	Typ	Max	単位
電源電圧	V _{DD}		fc = 20 MHz NORMAL モード	4.5	5.0	5.5	V
			IDLE モード				
高レベル入力電圧	V _{IH1}	ノーマル(P6)	V _{DD} ≥ 4.5 V	V _{DD} × 0.70	–	V _{DD}	V
	V _{IH2}	ヒステリシス (P1, P2, P3, P4, RESET)		V _{DD} × 0.75	–		
低レベル入力電圧	V _{IL1}	ノーマル(P6)	V _{DD} ≥ 4.5 V	0	–	V _{DD} × 0.30	V
	V _{IL2}	ヒステリシス (P1, P2, P3, P4, RESET)				V _{DD} × 0.25	
クロック周波数	fc	XIN, XOUT	V _{DD} = 4.5 V ~ 5.5 V	8.0	–	20.0	MHz

21.2.3 シリアル PROM モード

(V_{SS} = 0 V, T_{opr} = -10 ~ 40°C)

項目	記号	端子	条件	Min	Typ	Max	単位
電源電圧	V _{DD}		NORMAL モード	4.5	5.0	5.5	V
高レベル入力電圧	V _{IH1}	ノーマル(P6)	V _{DD} ≧ 4.5 V	V _{DD} × 0.70	－	V _{DD}	
	V _{IH2}	ヒステリシス (P1, P2, P3, P4, $\overline{\text{RESET}}$)		V _{DD} × 0.75	－		
低レベル入力電圧	V _{IL1}	ノーマル(P6)	V _{DD} ≧ 4.5 V	0	－	V _{DD} × 0.30	
	V _{IL2}	ヒステリシス (P1, P2, P3, P4, $\overline{\text{RESET}}$)				V _{DD} × 0.25	
クロック周波数	fc	XIN, XOUT	V _{DD} = 4.5 V~5.5 V	8.0	－	20.0	MHz

21.3 DC 特性

(V_{SS} = 0 V, Topr = -40~85°C)

項目	記号	端子	条件	Min	Typ	Max	単位
入力電流	I _{IN1}	TEST	V _{DD} = 5.5 V, V _{IN} = 5.5 V/0 V	-	-	±2	μA
	I _{IN2}	シンクオープンドレイン スリーステートポート					
	I _{IN3}	RESET, STOP					
入力抵抗	R _{IN2}	RESET		90	220	510	kΩ
出力リーク電流	I _{LO}	シンクオープンドレイン スリーステートポート	V _{DD} = 5.5 V, V _{IN} = 5.5 V/0 V	-	-	±2	μA
高レベル出力電圧	V _{OH}	スリーステートポート	V _{DD} = 4.5 V, I _{OH} = -0.7 mA	4.1	-	-	V
低レベル出力電流	I _{OL1}	P1, P2, P6	V _{DD} = 4.5 V, V _{OL} = 0.4 V	1.6	-	-	mA
	I _{OL2}	P3, P4	V _{DD} = 4.5 V, V _{OL} = 1.0 V	-	20	-	
NORMAL モード 電源電流	I _{DD}		V _{DD} = 5.5 V フラッシュメモリで プログラムが動作し ているとき 注 4), 注 5)	-	22.0	38.0	mA
IDLE モード 電源電流			V _{IN} = 5.3 V/0.2 V f _c = 20 MHz	-	16	23	
STOP モード 電源電流				-	2	100	μA
間欠動作ピーク電流 注 4), 注 5)	I _{DDP-P}		V _{DD} = 5.5 V	-	10.0	-	mA

注 1) Typ. 値は、条件に指定なき場合 Topr=25°C, V_{DD}=5V 時の値を示します。

注 2) 入力電流 I_{IN1}, I_{IN3} : プルアップまたはプルダウン抵抗による電流を除きます。

注 3) I_{DD} は I_{REF} を含みません。

注 4) 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、瞬間的に図 21-1 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_{DD} (NORMAL モード時) は、ピーク電流を平均化した電流値と MCU 電流の和となります。

注 5) 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。

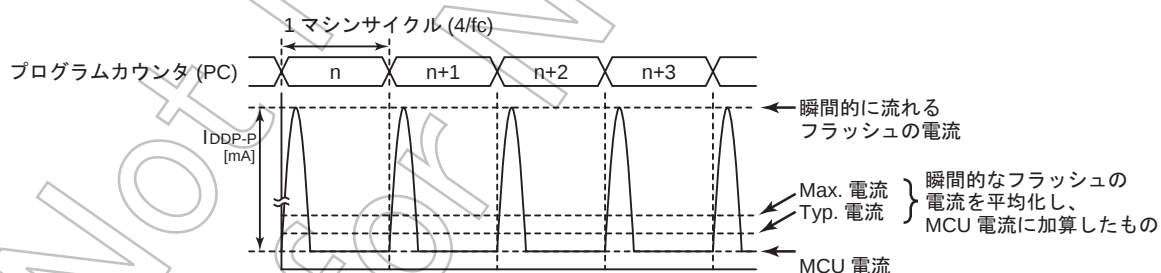


図 21-1 フラッシュメモリの間欠動作

21.4 AD 変換特性

(Topr = -40~85°C)

項目	記号	条件	Min	Typ	Max		単位
					8 bit	10 bit	
アナログ基準電源	V _{AREF}	V _{SS} = 0 V, AV _{DD} = V _{DD}	V _{DD} -1.0	-	V _{DD}		V
アナログ入力電圧範囲	V _{AIN}		AV _{SS}	-	V _{AREF}		
アナログ基準電源電流	I _{REF}	V _{DD} = AV _{DD} = V _{AREF} = 5.0 V V _{SS} = AV _{SS} = 0 V	-	0.5	1.0		mA
非直線性誤差		V _{DD} = 5 V, V _{SS} = 0 V AV _{DD} = V _{AREF} = 5 V AV _{SS} = 0 V	-	-	±1	±2	LSB
ゼロ誤差			-	-	±1	±2	
フルスケール誤差			-	-	±1	±2	
総合誤差			-	-	±2	±4	

- 注 1) 総合誤差は量子化誤差を除いたすべての誤差を含み、理想変換直線に対する最大の隔たりとして定義します。
- 注 2) 変換時間は電源電圧範囲によって推奨値が異なります。変換時間については、AD コンバータのレジスタ構成の章を参照下さい。
- 注 3) AIN 入力端子への入力電圧は V_{AREF}~V_{SS} 範囲内でご使用ください。範囲外の電圧が入力されると変換値が不定となり、他のチャネルの変換値にも影響を与えます。
- 注 4) アナログ基準電源電圧範囲：ΔV_{AREF} = V_{AREF} - V_{SS}
- 注 5) AD コンバータを使用しない場合、AV_{DD} 端子および V_{AREF} 端子は V_{DD} レベルに固定してください。

21.5 パワーオンリセット回路特性

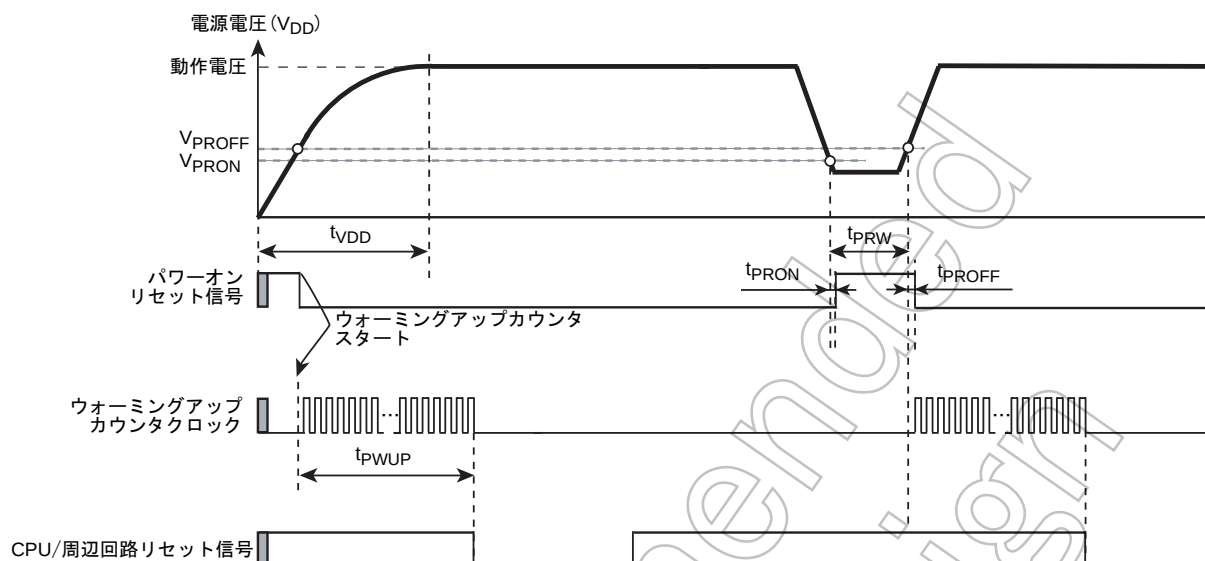


図 21-2 パワーオンリセットの動作タイミング

注) 電源電圧 (V_{DD}) 変動によってはパワーオンリセット回路が完全な動作をしないことがありますので、機器設計時には電氣的特性を参照の上、十分な考慮が必要です。

($V_{SS} = 0\text{ V}$, $T_{opr} = -40 \sim 85^\circ\text{C}$)

記号	項目	Min	Typ	Max	単位
V_{PROFF}	パワーオンリセット解除電圧 ^{注1)}	2.2	2.4	2.6	V
V_{PRON}	パワーオンリセット検出電圧 ^{注1)}	2.0	2.2	2.3	
t_{PROFF}	パワーオンリセット解除応答時間	—	0.01	0.1	ms
t_{PRON}	パワーオンリセット検出応答時間	—	0.01	0.1	
t_{PRW}	パワーオンリセット最小パルス幅	1.0	—	—	
t_{PWUP}	リセット解除後のウォーミングアップ時間	7.0	15.0	56.0	
t_{VDD}	電源立ち上がり時間	—	—	7	

注1) パワーオンリセット解除電圧とパワーオンリセット検出電圧は、相対的に変動するため検出電圧が逆転することはありません。

注2) ウォーミングアップカウンタの入力クロックに発振回路から出力されるクロックを使用します。発振回路が安定するまで発信周波数が安定しないため、ウォーミングアップ時間には誤差を含みます。

注3) $t_{VDD} < t_{PWUP}$ となるように電源電圧を立ち上げてください。

21.6 電圧検出回路特性

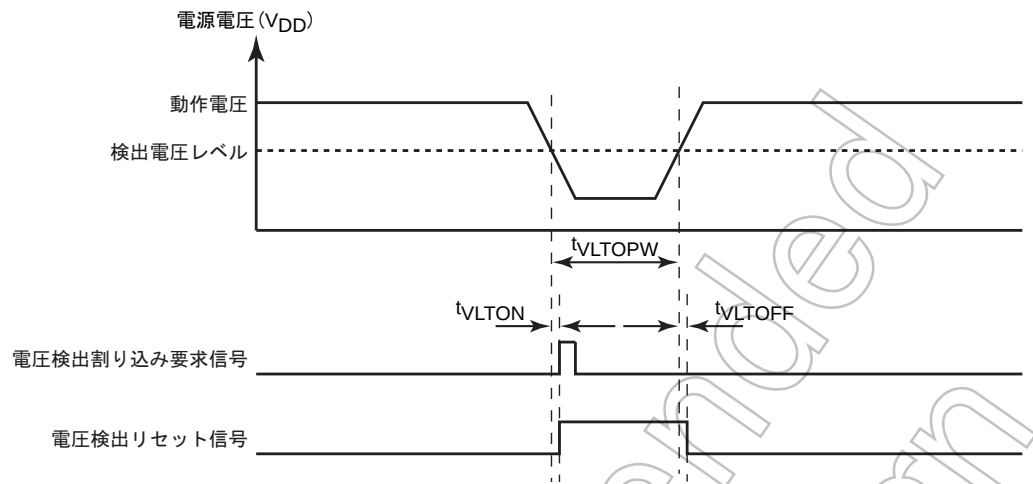


図 21-3 電圧検出回路の動作タイミング

注) 電源電圧 (V_{DD}) 変動によっては電圧検出回路が完全な動作をしないことがありますので、機器設計時には電氣的特性を参照の上、十分な考慮が必要です。

($V_{SS} = 0\text{ V}$, $T_{opr} = -40 \sim 85^{\circ}\text{C}$)

記号	項目	Min	Typ	Max	単位
t_{VLTOFF}	電圧検出回路解除応答時間	–	0.01	0.1	ms
t_{VLTON}	電圧検出回路検出応答時間	–	0.01	0.1	
t_{VLTPW}	電圧検出回路最小パルス幅	1.0	–	–	

21.7 AC 特性

($V_{SS} = 0\text{ V}$, $V_{DD} = 4.5 \sim 5.5\text{ V}$, $T_{opr} = -40 \sim 85^{\circ}\text{C}$)

項目	記号	条件	Min	Typ	Max	単位
マシンサイクルタイム	tcy	NORMAL モード時	0.2	–	0.5	μs
		IDLE モード時				
高レベルクロックパルス幅	t_{WCH}	外部クロック動作 (XIN 入力) $f_c = 20\text{ MHz}$ 時	–	25	–	ns
低レベルクロックパルス幅	t_{WCL}					

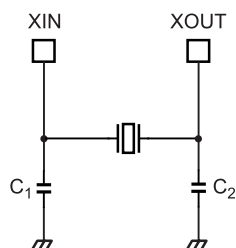
21.8 フラッシュ特性

21.8.1 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	$V_{SS} = 0\text{ V}$, $T_{opr} = -10 \sim 40^{\circ}\text{C}$	–	–	100	回

注 1) すでにデータが書き込まれたフラッシュメモリのアドレスに対しデータ書き換えを行う場合は、必ずその領域のデータ消去を行ってから書き込みを実行してください。

21.9 発振条件



高周波発振

- 注 1) 発振の安定には、発振子の位置、負荷容量等を適切にする必要があります。これらは、基板パターンにより大きな影響を受けます。よって安定した発振を得るために、ご使用される基板での評価をされるようお願いいたします。
- 注 2) 弊社マイクロコントローラの発振子として、(株)村田製作所のセラミック発振子を推奨します。
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>

21.10 取り扱い上のご注意

- はんだ濡れ性についての注意事項

試験項目

はんだ付け性

試験条件

230°C 5 秒間 1 回 R タイプフラックス使用(Sn-37Pb 鉛はんだ使用時)

245°C 5 秒間 1 回 R タイプフラックス使用(Sn-3.0Ag-0.5Cu はんだ使用時)

備考

フォーミングまでのはんだ付着率 95%を良品とする。

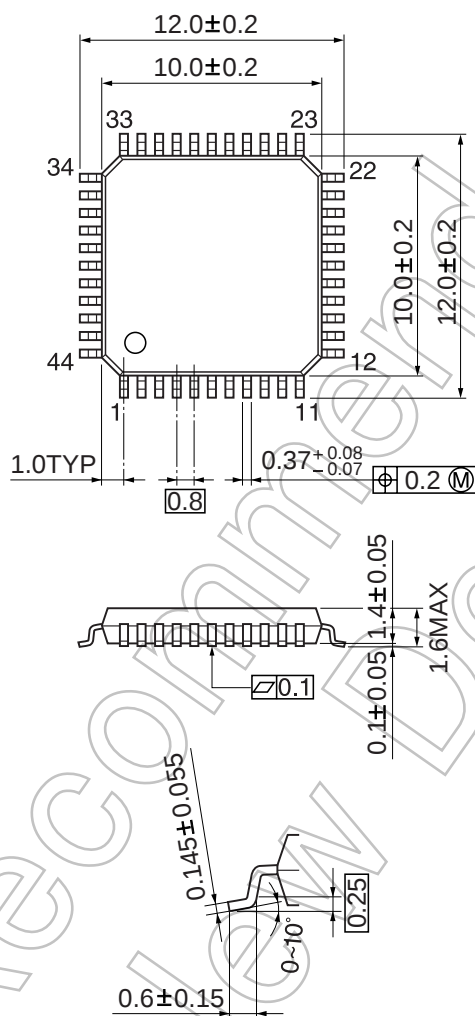
- ブラウン管などの高電界のかかる場所で使用する場合は、正常動作を保つためにパッケージを電氣的にシールドすることを推奨します。

Not Recommended
for New Design

第 22 章 外形寸法

LQFP44-P-1010-0.80B Rev 01

Unit: mm



Not Recommended
for New Design

製品取り扱い上のお願い

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

