TOSHIBA



株式会社 東芝 セミコンダクター社

改訂履歴

日付	版	改訂理由
2003/3/20	1	First Release
2008/3/6	2	内容改訂
2008/9/30	3	内容改訂



UART ノイズ除去時間設定における注意事項

本製品に搭載されている UART を使用する場合、転送クロック選択 (BRG) により、ノイズ除去時間設定(RXDNC設定)には以下の制約があります。"〇"の箇所にて使用し、"一"の箇所は設定しないでください。

なお、転送クロックとしてタイマカウンタ割り込みを使用する場合、転送クロックはタイマカウンタソースクロック [Hz] ÷ TTREG 設定値で計算されます。

			<u> </u>	$\langle (/ /) \rangle$			
			RXDNC設定				
BRG 設定	転送クロック [Hz]	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	0	000	→ o	$A(\Rightarrow)$		
110	fc/8	0		> - 52	-		
(タイマカウンタ割り込 みでの転送クロックが右	fc/16	0	(Ø/)	<i>~</i> (€))~-		
記となる場合)	fc/32	0	0	0	(())-		
上記以	外	0	4(0)	0	, 0		

お知らせ

本マイコン製品の「はんだ無鉛化」に伴うデータシート変更は、変更内容のみを、旧データシートの先頭 に付加した形での御提供をさせていただいております。御理解を頂けます様、よろしくお願い申し上げます。

下記に修正項目と内容の説明を明記いたします。 製品に応じて対象となる修正項目が異なりますので、御注意ください。

修正項目 1. 製品名称

例)TMPxxxxxxF TMPxxxxxxFG 等本文中には、旧名称のまま記述されておりますが、表紙及び付加ページ(ローマ数字の本文前のページを示す)内記述の名称が正式な名称となります。

修正項目 2. パッケージ名称及び寸法

修正項目 3. はんだ濡れ性の注意事項の追記 はんだ無鉛化に伴い、はんだ濡れ性に注意事項が追記されています。

修正項目 4. 「当社半導体製品取り扱い上のお願い」 旧製品には旧製品当時の文言が記述されている場合がありますが、 付加ページ内で最新の内容に更新しております。

修正項目 5. データシートの発行日付 付加ページ内のデータシート右下に記述されている発行日付が 本データシートの発行日付となります。

T

修正対象項目 1. 製品名称

修正対象項目 2. パッケージ名称及び寸法

本文中製品名称 (旧名称)	本文中パーケージ名称 (旧名称)	正式名称 (新名称)	正式パッケージ名称 (新名称)	OTP 製品名
TMP87PM29N	P-SDIP64-750-1.78	TMP87PM29NG	SDIP64-P-750-1.78	
TMP87PM29U	P-LQFP64-1010-0.50D	TMP87PM29UG	LQFP64-P-1010-0.50D	

^{*:} 正式パッケージでの実際の寸法図は別紙の「パッケージ外形寸法図」を参照してください。

修正項目 3. はんだ濡れ性の注意事項の追記

本製品では、はんだの濡れ性について以下の注意事項が追加されます。

鉛フリー品 (G 付製品) へのはんだ濡れ性についての注意事項

試験項目	試験条件	備考
はんだ付け性	230°C 5秒間1回Rタイプフラックス使用(鉛はんだ使用時)	フォーミングまでの半田付
	245°C 5秒間1回Rタイプフラックス使用(鉛フリーはんだ使用時)	着率 95%を良品とする

修正項目 4. 「当社半導体製品取り扱い上のお願い」

本製品では以下に示す、 最新の「当社半導体製品取り扱い上のお願い」が適用されます。

当社半導体製品取り扱い上のお願い

20070701-JA

- 当社は品質,信頼性の向上に努めておりますが、一般に半導体製品は誤作動したり故障することがあります。当社半導体製品をご使用いただく場合は,半導体製品の誤作動や故障により、生命・身体・財産が侵害されることのないように,購入者側の責任において,機器の安全設計を行うことをお願いします。なお,設計に際しては,最新の製品仕様をご確認の上,製品保証範囲内でご使用いただくと共に,考慮されるべき注意事項や条件について「東芝半導体製品の取り扱い上のご注意とお願い」,「半導体信頼性ハンドブック」などでご確認ください。
- 本資料に掲載されている製品は、一般的電子機器(コンピュータ、パーソナル機器,事務機器,計測機器,産業用ロボット,家電機器など)に使用されることを意図しています。特別に高い品質・信頼性が要求され、その故障や誤作動が直接人命を脅かしたり人体に危害を及ぼす恐れのある機器(原子力制御機器,航空宇宙機器,輸送機器,交通信号機器,燃焼制御,医療機器,各種安全装置など)にこれらの製品を使用すること(以下"特定用途"という)は意図もされていませんし、また保証もされていません。本資料に掲載されている製品を当該特定用途に使用することは、お客様の責任でなされることとなります。
- 本資料に掲載されている製品を,国内外の法令,規則及び命令により製造,使用,販売を禁止されている応用製品に使用することはできません。
- 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。
- 本資料に掲載されている製品の 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。本資料に掲載されている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 指令などの法令を分調査の上、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様が適用され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。
- 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。

修正項目 5. データシートの発行日付

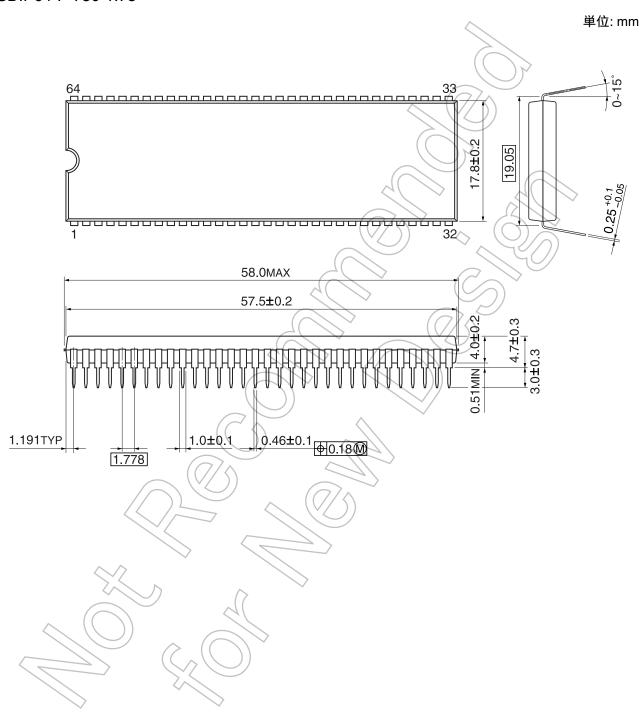
本製品の発行日は、付加ページ右下にも記入の「2008-03-06」です。

II 2008-03-06

(別紙)

パッケージ外形寸法図

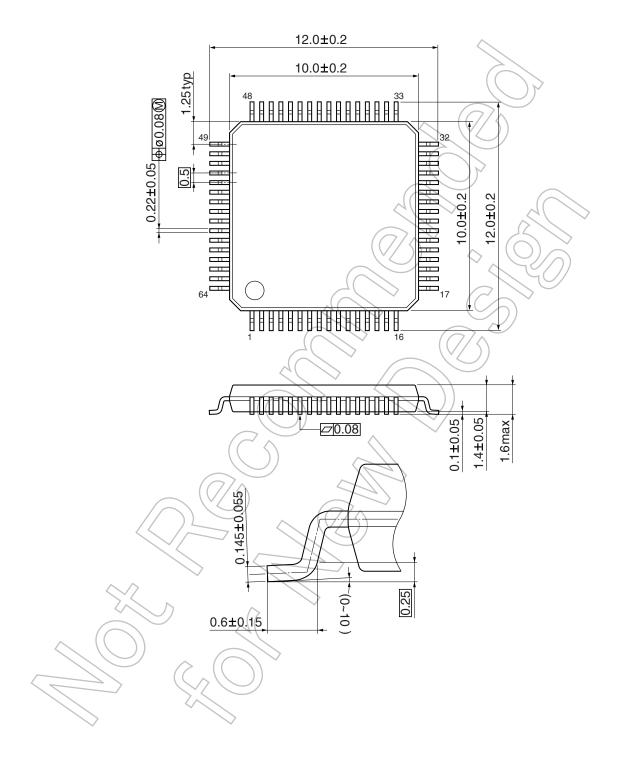
SDIP64-P-750-1.78



III 2008-03-06

LQFP64-P-1010-0.50D

単位: mm



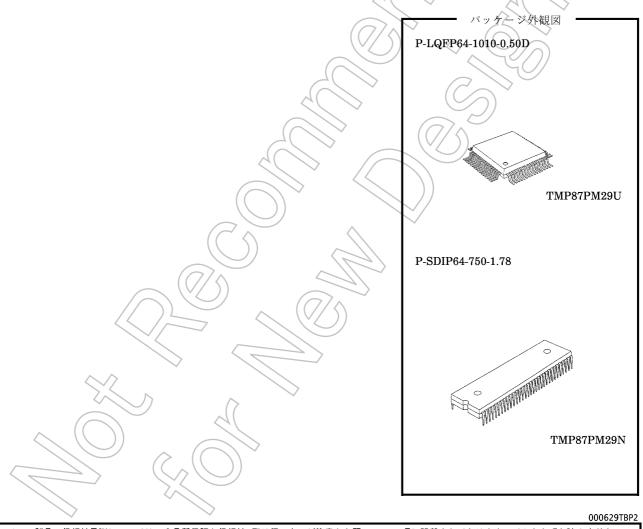
IV 2008-03-06

CMOS 8ビット マイクロコントローラ

TMP87PM29U/N

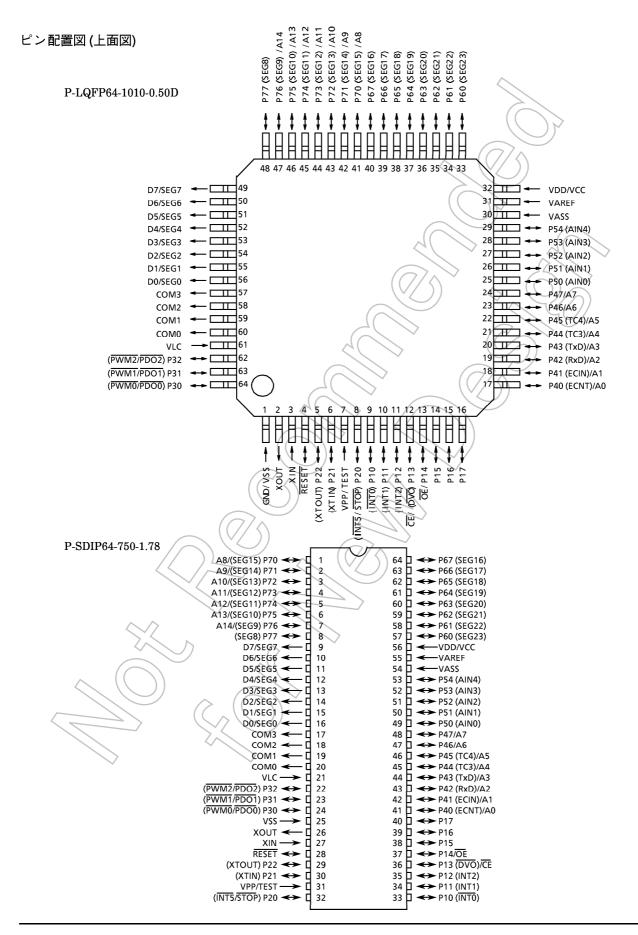
TMP87PM29は256 KビットのワンタイムPROMを内蔵した高速、高機能8ビットシングルチップマイクロ コンピュータで、マスクROM内蔵品のTMP87CH29/CK29/CM29とピン コンパチブルです。内蔵のPROMに プログラムを書き込むことにより、TMP87CH29/CK29/CM29と同一の動作を行います。TMP87PM29Uは、 アダプタソケット(BM11117A)をTMP87PM29Nはアダプタソケット(BM11143)を用いることで、 TC57256ADと同様に汎用PROMプログラマで書き込み/ベリファイを行うことができます。

製品形名	OTP	RAM	パッケージ	アダプタソケット
TMP87PM29U	2017 × 3 3 3	117 × 1 1	P-LQFP64-1010-0.50D	BM11117A
TMP87PM29N	32Kバイト	1Kバイト	P-SDIP64-750-1.78	BM11143



- マイコン製品の信頼性予測については、「品質保証と信頼性/取り扱い上のご注意とお願い」の1.3項に記載されておりますのでかならずお読みください。 ● マイコン製品の信頼性予測については、「品質保証と信頼性/取り扱い上のご注意とお願い」の1.3項に記載されておりますのでかならすお読みくたさい。
 ● 当社は品質、信頼性の向上に努めておりますが、一般に半導体製品は誤作動したり故障することがあります。当社半導体製品をご使用いただく場合は、半導体製品の誤作動や故障により、生命身体財産が侵害されることのないように、購入者側の責任において、機器の安全設計を行うことをお願いします。
 なお、設計に際しては、最新の製品仕様をご確認の上、製品保証範囲内でご使用いただくと共に、考慮されるべき注意事項や条件について「東芝半導体製品の取り扱い上のご注意とお願い」、「半導体信頼性ハンドブック」などでご確認ください。
 ■本資料に掲載されている製品は、一般的電子機器(コンピュータ、パーソナル機器、事務機器、計測機器、産業用ロボット、家電機器など)に使用されることで意図しています。特別に高い品質信頼性が要求され、その故障や誤作動が直接人命を脅かしたり人体に危害を及ぼす恐れのある機器(原子力制御機器、航空宇宙機器、輸送機器、交通信号機器、燃焼制御、医療機器、各種安全装置など)にこれらの製品を使用すること(以下"特定用途"という)は意図もされていませんし、また保証もされていません。本資料に掲載されている製品は、外国為替および外国智見法により、輸出または海外への提供が規制されているものです。
- 本資料に掲載されている製品は、外国為替および外国貿易法により、輸出または海外への提供が規制されているものです。
- 本資料に掲載されている技術情報は、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およ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。 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。

87PM29-1 2003-03-20



87PM29-2 2003-03-20

端子機能

TMP87PM29には、MCUモードとPROMモードとがあります。

(1) MCUモード

TMP87CH29/CK29/CM29 とピン コンパチブルです (MCUモードでは必ずTEST端子は低レベルに固定してください)。

(2) PROMモード

端子名 (PROMモード時)	入 出	力	機能	端子名 (MCUモード時)
A14 ~ A8	7	t.		P76 ~ P70
A7 ~ A0	入	力	プログラムメモリアドレス入力	P47 ~ P40
D7 ~ D0	入 出	力	プログラムメモリ データ気借力	SEG7 ~ SEG0
CE	7	+-	チップイネーブル信号入力	P13
ŌĒ	入	力	アウトプットイネーブル信号入力	P14
VPP			+12.5V/5V (プログラム電源)	TEST
vcc	電	源	+5V	VDD
GND			ov	vss
P32 ~ P30				
P54 ~ P50			入力処理のため、抵抗でプルアップ。	
P67 ~ P60		((
P11		(7)		
P21	入出	7	PROMモード設定用端子。高レベルに固定。	
P77				
P12 , P10		>		
P17 ~ P15	~		PROMモード設定用端子。低レベルに固定。	
P22 , P20	5		TROM こ 「放足用油」。 放び、いかに固定。	
RESET)			
XIN	/ 入/>	\$	数据で (O MUL) な助り付け自己 数据メルテノ ギス)。	
XOUT	Ш	2	発振子 (8 MHz) を取り付け自己発振させてください。	
COM3~COM0	出	カ	ي. ب	
VLC	電	源	オープン。	
VASS		205	OVI (CAVE)	
VAREF	電	源	0V (GND)	

87PM29-3 2003-03-20

動作説明

TMP87PM29は、TMP87CH29/CK29/CM29内蔵のマスクROMをワンタイムPROMとしたもので、そのほかの構成および機能はTMP87CH29/CK29/CM29と同一です。なお、TMP87PM29は、リセット解除時シングルクロックモードとなっています。デュアルクロックモードで使用する場合は、プログラムの先頭で命令 [SET (SYSCR2). XTEN] によって低周波クロックを発振させてください。

1. 動作モード

TMP87PM29には、MCUモードとPROMモードとがあります。

1.1 MCUモード

TEST/VPP端子を"L"レベルに固定することにより、MCUモードとなります。

MCUモードでの動作は、TMP87CH29/CK29/CM29と同一です(TEST/VPP端子は、プルダウン抵抗を内蔵していないため開放して使用することはできません)。

1.1.1 プログラムメモリ

TMP87PM29は32Kバイト (MCUモード時、アドレス8000~FFFF $_{\rm H}$ 番地。PROMモード時、アドレス0000~7FFF $_{\rm H}$ 番地)のプログラムメモリ (ワンタイムPROM) を内蔵しています。TMP87PM29をTMP87CH29/CK29/CM29のシステム評価用として用いる場合は、図1-1に示したプログラム格納エリアにプログラムを書き込みます。

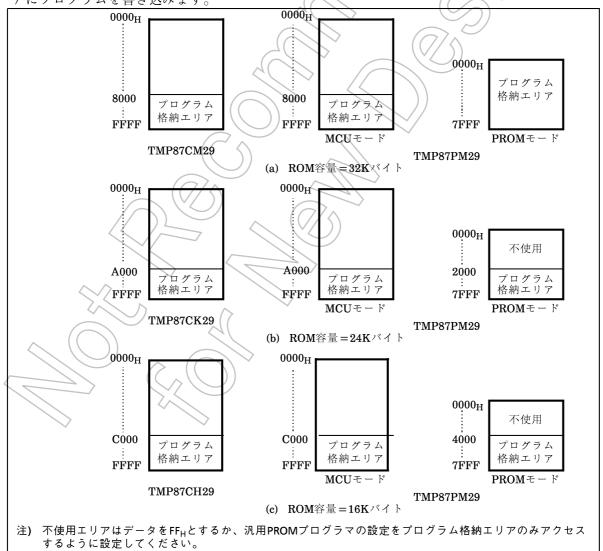


図1-1. プログラム格納エリア

87PM29-4 2003-03-20

1.1.2 データメモリ

TMP87PM29は1 Kバイトのデータメモリ (スタティックRAM) を内蔵しています。

1.1.3 端子の入出力回路

(1) 制御端子

TEST端子にプルダウン抵抗を内蔵していないほかは、TMP87CH29/CK29/CM29と同じです。

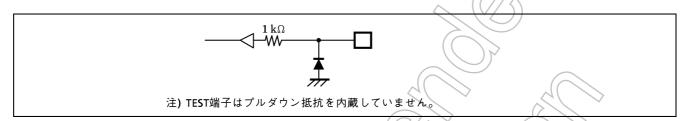


図1-2. TEST端子

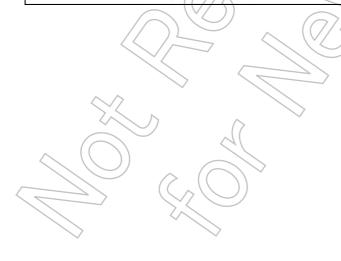
(2) 入出力ポート

TMP87PM29の入出力ポートの入出力回路は、TMP87CH29/CK29/CM29と同じです。

1.2 PROMモード

RESET端子、P17~P10 ポート、P22~P20 ポートおよびP77ポートを図1-3のように設定することによりPROMモードになります。PROMモードでは、汎用PROMプログラマを用いて、プログラムの書き込み/ベリファイを行うことができます。

注) 高速プログラムモード I , II が使用できます。TMP87PM29は、エレクトリックシグネチャー機能を持っていません。ご使用になるPROMプログラマによって設定が異なりますので、PROMプログラマの説明書をご参照ください。



87PM29-5 2003-03-20

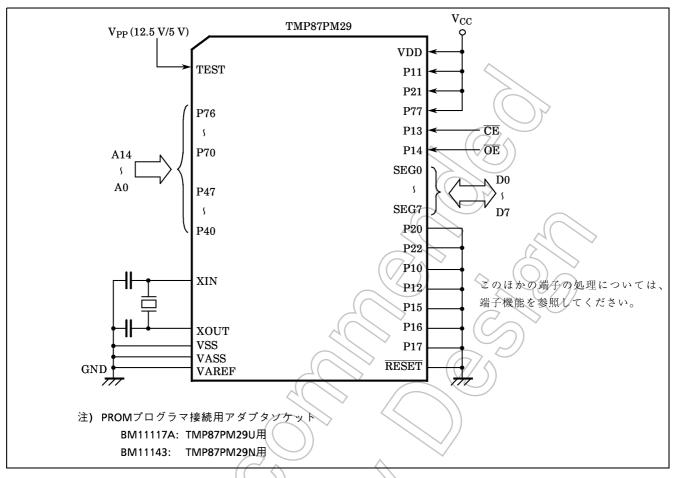


図1-3. PROMモードの設定

1.2.1 書き込みフローチャート(高速プログラムモードI)

 $V_{CC}=6\,V$ の状態で、 $V_{PP}=12.5\,V$ のプログラム電圧を印加することにより、高速プログラムモードとなります。アドレスおよび入力データを確定した後、 \overline{CE} 入力に $1\,ms$ のプログラム (単一) パルスを加えることにより、データが書き込まれます。データが書き込まれているかベリファイを行い、正しく書き込まれていない場合は、再び $1\,ms$ のプログラムパルスを印加し正しく書き込まれるまで (最大 $25\,mu$) この操作を繰り返します。さらに、書き込みに要したパルス幅(書き込み回数× $1\,ms$) の $3\,mu$ のプログラムパルスを追加し、 $1\,mu$ 7 によるかが終了します。以降、アドレス,入力データを変え同様に書き込みを行います。すべての書き込みが終了したら、 $V_{CC}=V_{PP}=5\,V$ に設定し、全アドレスのベリファイを行います。

87PM29-6 2003-03-20

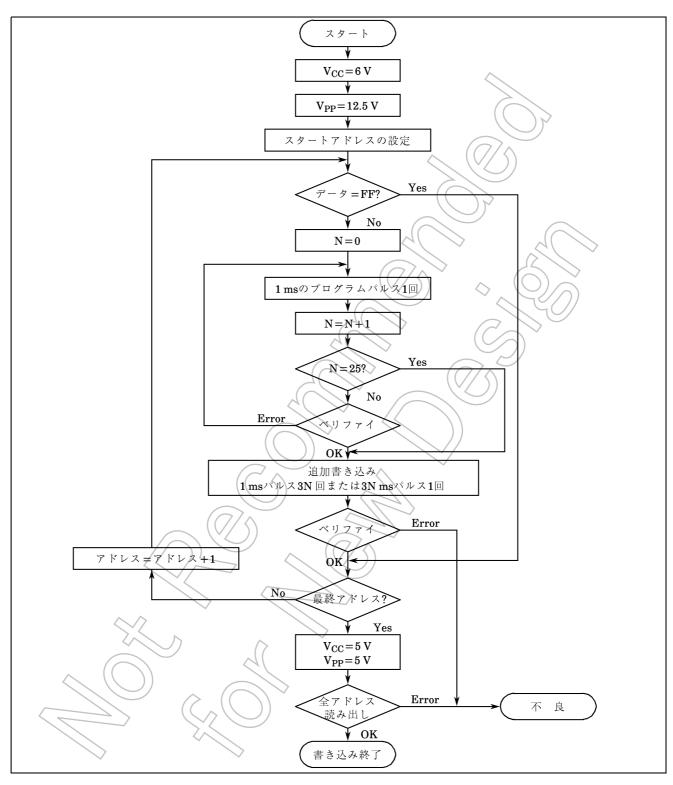


図1-4. 高速プログラムモード I 書き込みフローチャート

87PM29-7 2003-03-20

1.2.2 書き込みフローチャート(高速プログラムモードII)

 $V_{CC}=6.25\,V$ の状態で、 $V_{PP}=12.75\,V$ のプログラム電圧を印加することにより、高速プログラムモード \square となります。アドレスおよび入力データを確定した後、 \overline{CE} 入力に $0.1\,ms$ の単一プログラムパルスを加えることにより、データが書き込まれます。データが書き込まれているかベリファイを行い、正しく書き込まれていない場合は、再び $0.1\,ms$ のプログラムパルスを印加し正しく書き込まれるまで (最大25回) この操作を繰り返します。以降、アドレス,入力データを変え同様に書き込みを行います。すべての書き込みが終了したら、 $V_{CC}=V_{PP}=5V$ に設定し、全アドレスのベリファイを行います。

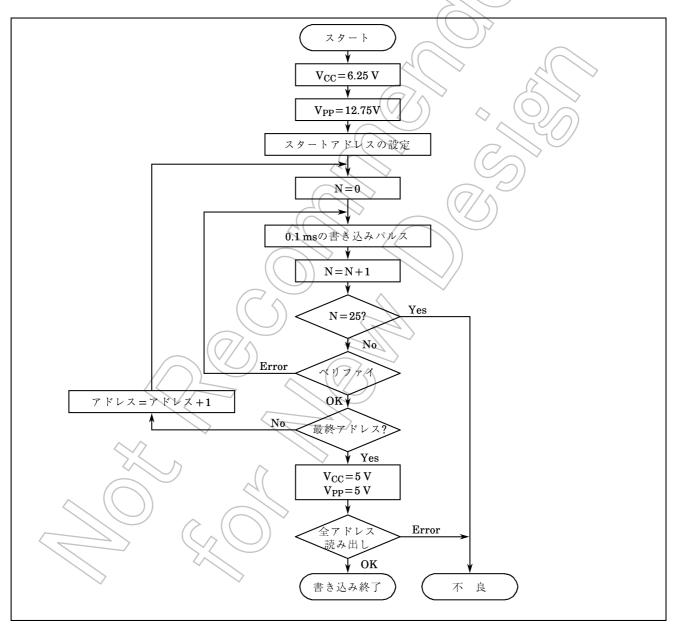


図1-5. 高速プログラムモードII書き込みフローチャート

87PM29-8 2003-03-20

- 1.2.3 汎用PROMプログラマを用いた書き込み方法
- (1) アダプタの準備

BM11117A: TMP87PM29U用 BM11143: TMP87PM29N用

(2) アダプタの設定

スイッチ (SW1) をN側に設定してください。

- (3) PROMプログラマの設定
 - i) PROMタイプをTC57256ADに設定します。

書き込み電圧: 12.5 V (高速プログラム I モード) 12.75 V (高速プログラム I モード)

ii) データ転送(またはコピー)(注1)

TMP87PM29のEPROMはアドレス0000~7FFF $_H$ のエリアに存在します。従って、書き込みができるアドレスにデータを転送(コピー)などする必要があります。MCUモードとPROMモードのプログラムエリアの対応は、図1-1プログラム格納エリアを参照してください。

例:ブロック転送(コピー)モードで、下記を実行

ROM容量が16 KBの場合: C000~FFFFH→4000~7FFFH

iii)書き込みアドレスを設定してください。(注1)

開始アドレス : **4000**_H 終了アドレス : **7FFF**_H

(4) 書き込み

PROMプログラマの操作手順に従って書き込み/ベリファイを行ってください。

- 注1) 設定方法は、PROMプログラマの説明書を参照してください。また、アドレス0000~3FFF_Hの領域のデータは必ずFF_Hに設定してください。
- 注2) MCUをアダプタにセットする場合、またはアダプタをPROMプログラマにセットする場合は1 ピンの位置を合わせてセットしてください。間違えて逆向きにセットするとMCU,アダプタお よびPROMプログラマにダメージを与えます。
- 注3) TMP87PM29はエレクトリックシグネチャーモード (以下シグネチャー) はサポートしていません。従って、PROMプログラマでシグネチャーを使用すると、アドレスの9番ピン (A9) に12 V±0.5 Vの電圧が印加されるためデバイスにダメージを与えます。シグネチャーを使わないでください。

87PM29-9 2003-03-20

電気的特性

(1) TMP87PM29

絶 対 最 大 定 格 (V_{SS}=0 V)

		2		
項目	記号	端子	規格	単位
電源電圧	V_{DD}		-0.3~6.5	V
プログラム電圧	V_{PP}	TEST/V _{PP} 端子	-0.3~13.0	V
入 力 電 圧	V_{IN}		$-0.3 \sim V_{DD} + 0.3$	V
出力電圧	V_{OUT1}	P21, P22, RESET, トライステートポート, プッシュプルポート	$-0.3 \sim V_{DD} + 0.3$	v
	V_{OUT2}	P20, P3ポート, SEG兼用ポート	$-0.3 \sim 5.5$	
出 力 電 流 (1端子当り)	I _{OUT1}	P1, P2, P4, P5, P6, P7ポート	3.2	mA
四 勿 电 侃 (1姍 1 目 9)	$I_{ m OUT2}$	P3ポート	30	ША
出 力 電 流 (全端子総計)	Σ I _{OUT1}	P1, P2, P4, P5, P6, P7 ポート	120	mA
口 刀 电 加 (主細) 松川)	Σ I _{OUT2}	P3ポート	60	ША
消費電力	PD	TMP87PM29N TMP87PM29U	600 350	mW
はんだ付け温度 (時間)	Tsld		260 (10 s)	°C
保存温度	Tstg		-55~125	°C
動 作 温 度	Topr		-30~70	°C

注) 絶対最大定格とは、瞬時たりとも超えてはならない規格であり、どの1つの項目も超えることができない規格です。 絶対最大定格を超えると、破壊や劣化の原因となり、破壊・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。

推 奨 動 作 条 件

 $(V_{SS} = 0 \text{ V, Topr} = -30 \sim 70 \text{ °C})$

項目	記号	端一子		条件		Min	Max	単位	
			fe=8 MHz	NORMAL1,2	モード時	4.5			
電 源 電 圧 V DD				IDLE1, 2	モード時	1.0			
			fe=	NORMAL1, 2	モード時				
	V_{DD}		4.2 MHz	IDLE1, 2	モード時	2.7	5.5	v	
			fs=	SLOW	モード時	2.1			
		32.768 kHz	SLEEP	モード時					
<		\rangle		STOP	モード時	2.0			
	V_{IH1}	ヒステリシス入力を除く	$V_{\mathrm{DD}} \ge 4.5 \mathrm{V}$ $egin{array}{ c c c c c c c c c c c c c c c c c c c$		ステリシス人力を除く V>		$V_{DD} \times 0.70$		
高レベル 入力電圧	V_{IH2}	ヒステリシス入力			$ m V_{DD}$	v			
	$v_{\rm IH3}$	\wedge		$V_{\mathrm{DD}}{<}4.5~\mathrm{V}$		$V_{DD} \times 0.90$			
	$V_{\rm IL1}$	ヒステリシス入力を除く		V _{DD} ≥4.5 V			$V_{DD} \times 0.30$		
低レベル 入力電圧	$V_{\rm IL2}$	ヒステリシス入力		VDD = 4.5 V		0	$V_{\mathrm{DD}}{ imes}0.25$	V	
	$V_{\rm IL3}$			$V_{\rm DD}{<}4.5~\mathrm{V}$			$V_{DD} \times 0.10$		
	fc	XIN, XOUT	V	$_{\rm DD} = 4.5 \sim 5.5$	V	0.4	8.0	MHz	
クロック周波数	16	AIN, AUUI	$V_{\rm DD} = 2.7 \sim 5.5 \text{ V}$			0.4	4.2	MHZ	
	fs	XTIN, XTOUT				30.0	34.0	kHz	

注1) 推奨動作条件とは、製品が一定の品質を保って正常に動作するために推奨する使用条件です。推奨動作条件 (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、必ず推奨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。

注2) クロック周波数 fc: 条件の電源電圧範囲は、NORMAL1, 2モード時およびIDLE1, 2モード時の値を示す。

87PM29-10 2003-03-20

DC 特 性	$(V_{SS}$	$= 0 \text{ V}, \text{ Topr} = -30 \sim 70 ^{\circ}\text{C})$						
項目	記号	端 子	条	件	Min	Typ.	Max	単位
ヒステリシス電圧	V_{HS}	ヒステリシス入力			_	0.9	_	V
	I _{IN1}	TEST			7			
入 力 電 流	I _{IN2}	シンクオープンドレインポート, トライステートポート	$V_{DD} = 5.5 \text{ V}$ $V_{IN} = 5.5 \text{ V/0}$	v (7)	<u>-</u>	_	±2	μΑ
	I_{IN3}	RESET, STOP						
低レベル入力電流	I_{IL}	プッシュプルポート	$V_{\rm DD} = 5.5 \mathrm{V}$	$V_{\rm IN} = 0.4 \text{ V}$	_	_	-2	mA
入力抵抗	R_{IN}	RESET			100	220	450	kΩ
出力リーク電流	I_{LO}	シンクオープンドレインポート, トライステートポート	$V_{DD} = 5.5 \text{ V},$	V _{OUT} =5.5 V		$\overrightarrow{\mathcal{V}}$	2	μA
	V_{OH1}	プッシュプルポート	$V_{\rm DD}=4.5 \mathrm{V}$, 1	$I_{\mathrm{OH}} = -200 \ \mu\mathrm{A}$	2.4	(\mathcal{F})	_	
高レベル出力電圧	V_{OH2}	トライステートポート	$V_{\rm DD} = 4.5 \rm V, 1$	$I_{OH} = -0.7 \text{mA}$	4:1	_	_	V
低レベル出力電圧	V_{OL}	XOUT, P3ポートを除く	$V_{\rm DD} = 4.5 \rm V, 1$	OL=1.6 mA))_	_	0.4	v
低レベル出力電流	I _{OL}	大電流 (P30, P31, P32 pin)	V _{DD} =4.5 V,	V _{OL} = 1,0 V	_	20	_	mA
NORMAL1, 2 モード時 電源電流			//	$V_{\rm IN} = 5.3 \text{V} / 0.2 \text{V}$	_	10	16	mA
IDLE1, 2モード時 電源電流	1		fc = 8 MHz $fs = 32.768 kH$	Iz	_	4.5	6	mA
SLOWモード時 電源電流	${ m I}_{ m DD}$			$V_{IN} = 2.8 V/0.2 V$	_	30	60	μΑ
SLEEPモード時 電源電流			fs=32.768 kF LCD未使用時		_	15	30	μ A
STOPモード時 電源電流	1		$V_{DD} = 5.5 \text{ V} $ $V_{IN} = 5.3 \text{ V}/0.$		_	0.5	10	μΑ
┃ セグメント出力低抵抗	R _{OS1}	SEG端子		RESL=0(注11)		20		
			()	RESL=1		20		
コモン出力低抵抗	R _{OC1}	COM端子		RESL=1		7		
セグメント出力高抵抗	Ross	CEC端子	$V_{ m DD} = 5 \ m V$	RESL=0	_	200	_	kΩ
こ アント田の同語版	TOS2	DEGM 1	$V_{\rm DD} - V_{\rm LC}$	RESL=1		70		
コモン出力高抵抗	R _{OC2}	COM端子	=3 V	RESL=0		70		
	V _{O2/3}		-	RESL=1	3.8	10	4.2	
セグメント/コモン		SEG/COM端子			3.3		3.7	v
出力電压	V _{O1/3}				2.8		3.2	

- Typ.値は、条件に指定なき場合Topr = 25 ℃, V_{DD} = 5 V時の値を示す。 注1)
- 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く。 I_{DD} は、 I_{REF} を含まず。 注2)
- 注3)
- 注4)
- 出力抵抗 R_{OS} , R_{OC} : レベルスイッチング時のON抵抗を表す。 $V_{O2/3}$: 1/4または1/3デューティ駆動の場合における2/3レベルの出力電圧を表す。 注5)
- 注6)
- 注7)
- V_{O2/3}: 1/4または1/3テューティ駆動の場合における2/3レベルの出力電圧を表す。 V_{O1/2}: 1/2デューティまたはスタティック駆動の場合における1/2レベルの出力電圧を表す。 V_{O1/3}: 1/4または1/3デューティ駆動の場合における1/3レベルの出力電圧を表す。 液晶表示器 (LCD) の使用にあたっては、出力抵抗R_{OS1/2}, R_{OC1/2}の値を十分に考慮する必要があります。 R_{OS1}, R_{OC1}: 出力低抵抗のON時間は、2⁷/fc, 1/(2·fs) [s] です。 R_{OS2}, R_{OC2}: 出力高抵抗のON時間は、1/(n/f_F) です。(ただし1/nデューティ, f_F: フレーム周波数) RSEL: LCDCRのビット6 注8)
- 注9)
- 注10)
- 注11)

AD 変換特性

 $(V_{SS}=0 \text{ V}, V_{DD}=2.7\sim5.5 \text{ V}, Topr=-30\sim70 ^{\circ}\text{C})$

項目	記号	条件	Min	Тур.	Max	単位
コールは本事に登し	V _{AREF}	W > 0.FW	2.7	_	V_{DD}	**
アナログ基準電源電圧	V_{ASS}	$ m V_{AREF} - V_{ASS} \! \ge 2.5 V$	V _{SS})}-	1.5	V
アナログ入力電圧範囲	V_{AIN}		VASS	_	V _{AREF}	v
アナログ基準電圧電源電流	I_{REF}	$V_{AREF} = 5.5 \text{ V}, V_{ASS} = 0.0 \text{ V}$		0.5	1.0	mA
非直線性誤差		V _{DD} =5.0 V, V _{SS} =0.0 V V _{AREF} =5.000 V		_	±1	
ゼロ誤差		VAREF = 3.000 V VASS = 0.000 V または	_	=	±1	. an
フルスケール誤差		$V_{DD} = 2.7 \text{ V}, V_{SS} = 0.0 \text{ V} $ $V_{AREF} = 2.700 \text{ V}$		<u> </u>	±1	LSB
総合誤差		$V_{ASS} = 0.000 V$	_ (<u></u>	±2	

注) 総合誤差は量子化誤差を除いたすべての誤差を総合した誤差をいいます。

AC 特 性

 $(V_{SS}=0 \text{ V}, V_{DD}=4.5\sim5.5 \text{ V}, Topr=-30\sim70 ^{\circ}\text{C})$

項目	記号	条件	Min	Тур.	Max	単位
		NORMAL1, 2モード時 IDLE1,2モード時	0.5	_	4	
マシンサイクルタイム	tcy	SLOWモード時 SLEEPモード時	117.6	_	133.3	μ S
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)	V			
低レベルクロックパルス幅	$t_{ m WCL}$	fc=8 MHz時	50	_	_	ns
高レベルクロックパルス幅	twsH	外部クロック動作 (XTIN入力)				
低レベルクロックパルス幅	$t_{ m WSL}$	fs=32.768 kHz時	14.7	_	_	μS

 $(V_{SS} = 0 \text{ V, Topr} = -30 \sim 70 \,^{\circ}\text{C})$

項	記号	条	件	Min	Тур.	Max	単位
		周波数測定モード	片エッジ カウント	_		8	
タイマカウンタ1入力		$V_{DD} = 4.5 \sim 5.5 \text{ V}$	両エッジ カウント	-	_	4	
(ECIN入力)	t _{TC1}	周波数測定モード	 片エッジ カウント	-	_	4.2	MHz
		$V_{\rm DD} = 2.7 {\sim} 5.5 { m V}$	両エッジ カウント	-		3	

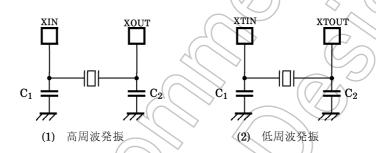
87PM29-12 2003-03-20

TOSHIBA

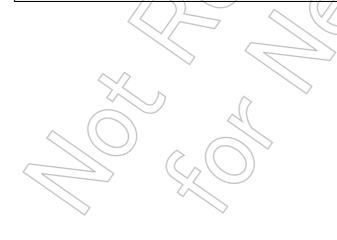
推奨発振条件

 $(V_{SS}=0 \text{ V}, V_{DD}=4.5\sim5.5 \text{ V}, \text{ Topr}=-30\sim70 \text{ °C})$

	発 振 子	発振周波数	推奨定数
項目			推奨発振子 C ₁
高周波発振	セラミック発振子	8 MHz	京セラ KBR8.0 M 30 pF 30 pF
		4 MHz	京セラ KBR4.0 MS 村田製作所 CSA4.00 MG
	水晶発振子	8 MHz	TOYOCOM 210B 8.0000
		4 MHz	TOYOCOM 204B 4.0000 20 pF 20 pF
低周波発振	水晶発振子	32.768 kHz	日本電波工業 MX-38T 15 pF 15 pF



- 注1) 高電界のかかるところで使用する場合は、正常動作を保つためにパッケージを電気的にシール ドすることを推奨します。
- 注2) 村田製発振子は、型番・仕様の切り替えが随時行われております。 詳細につきましては、下記アドレスの同社ホームページをご参照ください。 http://www.murata.co.jp/search/index j.html



87PM29-13 2003-03-20

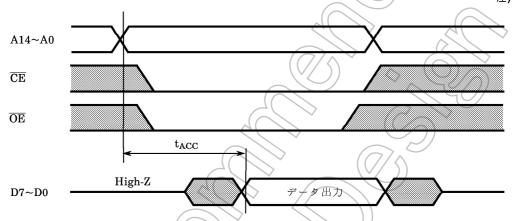
DC特性, AC特性 (PROMモード)

 $(V_{\rm SS}\!=\!0V)$

(1) リードオペレーション時 (Topr = -30~70℃)

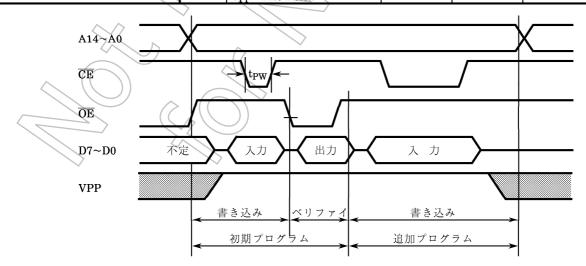
項目	記号	条件	Min	Тур.	Max	単位
高レベル 入力電圧	V_{IH4}		$V_{\rm CC} \times 0.7$	(\(\)	$ m v_{cc}$	V
低レベル 入力電圧	V_{IL4}		0		$V_{\rm CC}{ imes}0.12$	V
電 源 電 圧	V_{CC}		4.75	5.00	5.25	v
プログラム電源電圧	V_{PP}		$V_{\rm CC}$ -0.6	$ m v_{cc}$	$V_{\rm CC}$ + 0.6	V
アドレス アクセスタイム	${ m t_{ACC}}$	$V_{\rm CC} = 5.0 \pm 0.25 \text{V}$	-(1.5tcyc+300	_	ns

注) tcyc = 500ns



(2) プログラム オペレーション (高速プログラムモード I) 時 (Topr = 25 \pm 5°C)

			~			
項目	記号	件	Min	Тур.	Max	単 位
高レベル 入力電圧	V_{IH4}		$V_{\rm CC} \times 0.7$	_	$V_{\rm CC}$	V
低レベル 入力電圧	V _{IL4}		0	_	$V_{\rm CC}{ imes}0.12$	V
電源電圧	V_{CC}		5.75	6.0	6.25	V
プログラム電源電圧	V_{PP}		12.0	12.5	13.0	V
初期プログラム パルス幅	t_{PW} $V_{CC} = 6.0V$ $V_{PP} = 12.55$	±0.25V ±0.5V	0.95	1.0	1.05	ms

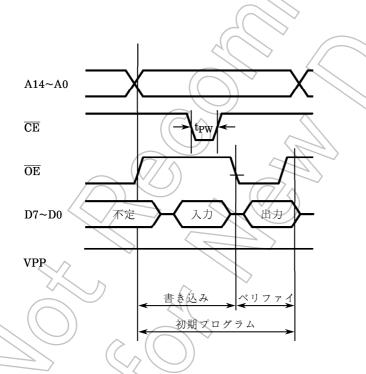


87PM29-14 2003-03-20

- 注1) V_{PP} (12.5V) 電源は、V_{CC}電源と同時か、もしくは遅く投入し、しゃ断時は同時か、もしくは早くしゃ断してください。
- 注2) V_{PP} = 12.5 V ± 0.5 Vの状態でのデバイスの抜き差しは、デバイスにダメージを与えます ので、プログラム時の抜き差しはしないでください。
- |注3) 推奨アダプタと推奨モードを使用してください。 | これ以外の条件で使用すると書けない恐れがあります。

(3) プログラム オペレーション (高速プログラムモード II) 時 (Topr=25 \pm 5 °C)

項目	記 号	条件	Min	Typ.	Max	単 位
高レベル 入力電圧	V_{IH4}		$V_{\rm CC} \times 0.7$	_	v_{cc}	V
低レベル 入力電圧	$V_{\rm IL4}$	4	40	- <	$V_{\rm CC} \times 0.12$	V
電 源 電 圧	v_{cc}		6.00	6.25	6.50	V
プログラム電源電圧	V_{PP}		12.50	12.75	13.0	V
初期プログラム パルス幅	$ m t_{PW}$	$V_{CC} = 6.25V \pm 0.25 V,$ $V_{PP} = 12.75 \pm 0.25 V$	0.095	0.1	0.105	ms



- 注1) V_{PP} (12.75V) 電源は、V_{CC}電源と同時か、もしくは遅く投入し、しゃ断時は同時か、もしくは早くしゃ断してください。
- 注2) V_{PP} = 12.75 V ± 0.25 Vの状態でのデバイスの抜き差しは、デバイスにダメージを与えますので、プログラム時の抜き差しはしないでください。
- 注3) 推奨アダプタと推奨モードを使用してください。 これ以外の条件で使用すると書けない恐れがあります。

87PM29-15 2003-03-20



87PM29-16 2003-03-20