

お客様各位

カタログ等資料中の旧社名の扱いについて

2010年4月1日を以ってNECエレクトロニクス株式会社及び株式会社ルネサステクノロジが合併し、両社の全ての事業が当社に承継されております。従いまして、本資料中には旧社名での表記が残っておりますが、当社の資料として有効ですので、ご理解の程宜しくお願ひ申し上げます。

ルネサスエレクトロニクス ホームページ (<http://www.renesas.com>)

2010年4月1日
ルネサスエレクトロニクス株式会社

【発行】ルネサスエレクトロニクス株式会社 (<http://www.renesas.com>)

【問い合わせ先】 <http://japan.renesas.com/inquiry>

ご注意書き

1. 本資料に記載されている内容は本資料発行時点のものであり、予告なく変更することがあります。当社製品のご購入およびご使用にあたりましては、事前に当社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、当社ホームページなどを通じて公開される情報に常にご注意ください。
2. 本資料に記載された当社製品および技術情報の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
3. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。
4. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器の設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因しお客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続を行ってください。本資料に記載されている当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍事用途の目的で使用しないでください。また、当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器に使用することができません。
6. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「高品質水準」および「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途に当社製品を使用することができません。また、お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、意図されていない用途に当社製品を使用することができません。当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途または意図されていない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に生じた損害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。なお、当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。
標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置、生命維持を目的として設計されていない医療機器（厚生労働省定義の管理医療機器に相当）
特定水準： 航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの、治療行為（患部切り出し等）を行うもの、その他直接人命に影響を与えるもの）（厚生労働省定義の高度管理医療機器に相当）またはシステム等
8. 本資料に記載された当社製品のご使用につき、特に、最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他諸条件につきましては、当社保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、社会的損害などを生じさせないようお客様の責任において冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
10. 当社製品の環境適合性等、詳細につきましては製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。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、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、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、当社は、一切その責任を負いません。
11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを固くお断りいたします。
12. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせその他お気付きの点等がございましたら当社営業窓口までご照会ください。

注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサスエレクトロニクス株式会社およびルネサスエレクトロニクス株式会社とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有する会社をいいます。

注 2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。



16/8ビット・シングルチップ・マイクロコンピュータ

μ PD78P364Aは、 μ PD78362Aの内部マスクROM容量を拡張し、ワン・タイムPROMに置き換えた製品です。ワン・タイムPROM製品は、一度だけ書き込みが可能で、セットの多品種少量生産や早期立ち上げに有効です。

詳しい機能説明などは次のユーザーズ・マニュアルに記載しております。設計の際には必ずお読みください。

μ PD78362A ユーザーズ・マニュアル ハードウェア編 : U10745J

μ PD78356 ユーザーズ・マニュアル 命令編 : IEU-853

特 徴

μ PD78362Aコンパチブル

・量産時にはマスクROM内蔵の μ PD78362Aに置き換え可能

内部PROM : 48 Kバイト

・一度だけ書き込み可能 (ワン・タイムPROM製品)

PROMプログラミング特性 : μ PD27C1001Aコンパチブル

QTOP™マイコン対応

備考 QTOPマイコンとは、NECの書き込みサービス (プログラム書き込みから捺印、スクリーニング、検査) によりトータル・サポートされたワン・タイムPROM内蔵マイコンの総称です。

オーダー情報

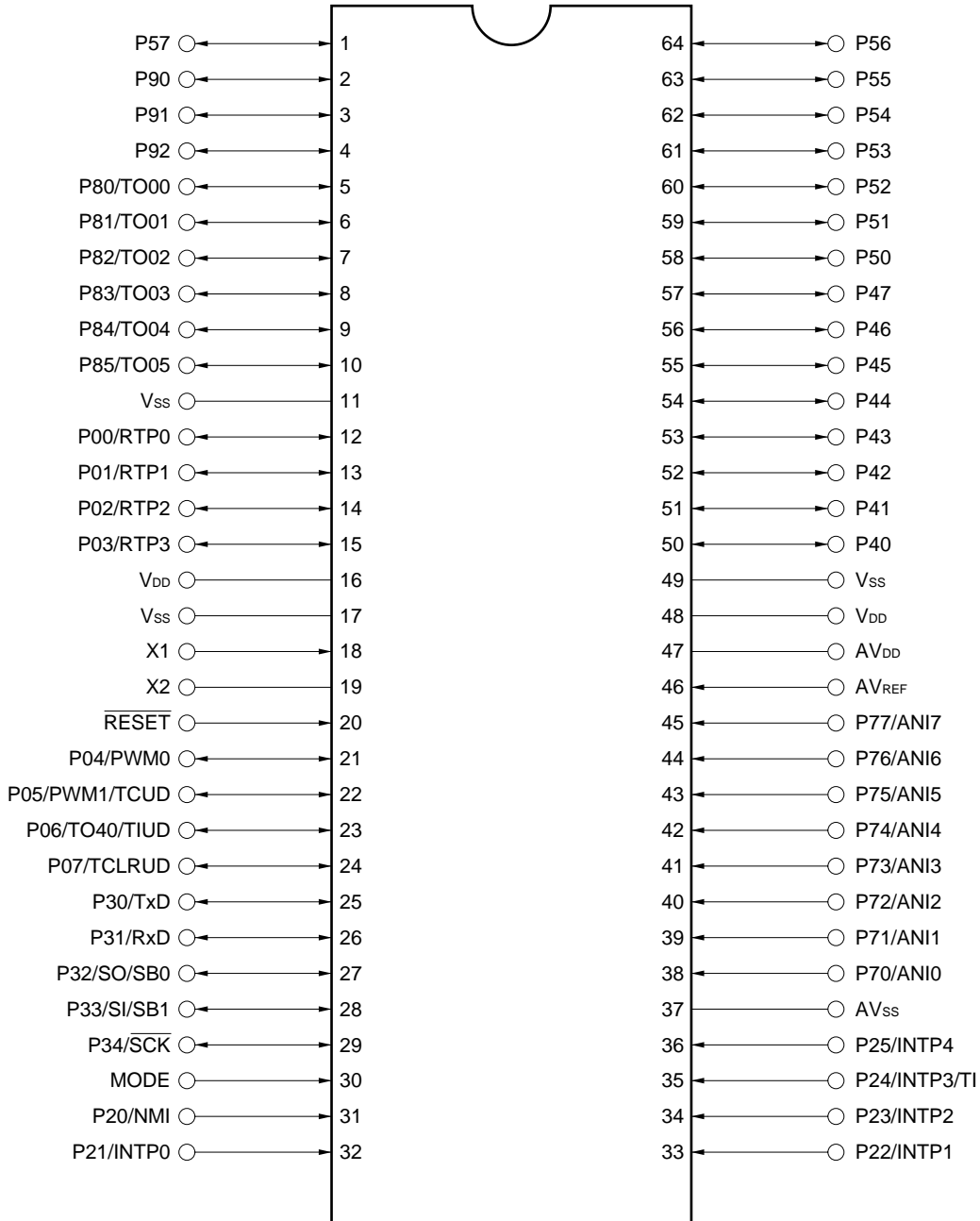
オーダー名称	パッケージ	内部ROM
μ PD78P364ACW	64ピン・プラスチック・シュリンクDIP (750 mil)	ワン・タイムPROM

本資料の内容は、後日変更する場合があります。

端子接続図 (Top View)

(1) 通常動作モード (MODE = L)

- ・64ピン・プラスチック・シュリンクDIP (750 mil)
- μPD78P364ACW



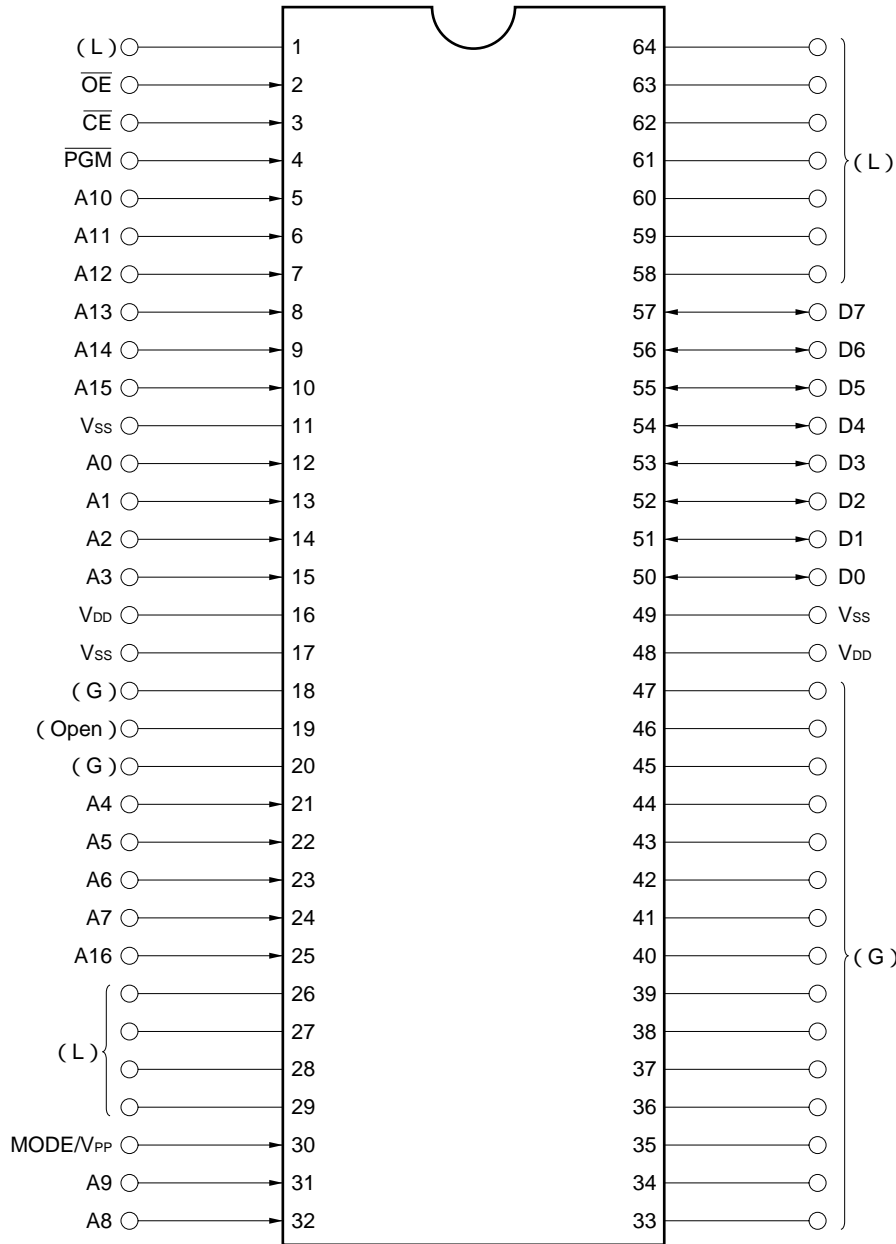
備考 μPD78362ACWとピン・コンパチブルです。

P00-P07	: Port0	ANI0-ANI7	: Analog Input
P20-P25	: Port2	TxD	: Transmit Data
P30-P34	: Port3	RxD	: Receive Data
P40-P47	: Port4	SI	: Serial Input
P50-P57	: Port5	SO	: Serial Output
P70-P77	: Port7	SB0, SB1	: Serial Bus
P80-P85	: Port8	$\overline{\text{SCK}}$: Serial Clock
P90-P92	: Port9	PWM0, PWM1	: Pulse Width Modulation Output
RTP0-RTP3	: Real-time Port	MODE	: Mode
NMI	: Nonmaskable Interrupt	$\overline{\text{RESET}}$: Reset
INTP0-INTP4	: Interrupt From Peripherals	X1, X2	: Crystal
TO00-TO05, TO40	: Timer Output	AV _{DD}	: Analog V _{DD}
TI	: Timer Input	AV _{SS}	: Analog V _{SS}
TIUD	: Timer Input Up Down Counter	AV _{REF}	: Analog Reference Voltage
TCUD	: Timer Control Up Down Counter	V _{DD}	: Power Supply
TCLRUD	: Timer Clear Up Down Counter	V _{SS}	: Ground

(2) PROMプログラミング・モード (MODE/V_{PP} = H)

・64ピン・プラスチック・シュリンクDIP (750 mil)

μPD78P364ACW



注意 ()内は、PROMプログラミング・モードでは使用しない端子の処理です。

L : 個別に抵抗を介し、V_{SS}に接続してください。

G : V_{SS}に接続してください。

Open : 何も接続しないでください。

A0-A16 : Address Bus

D0-D7 : Data Bus

\overline{CE} : Chip Enable

\overline{OE} : Output Enable

\overline{PGM} : Programming Mode

MODE : Programming Mode Set

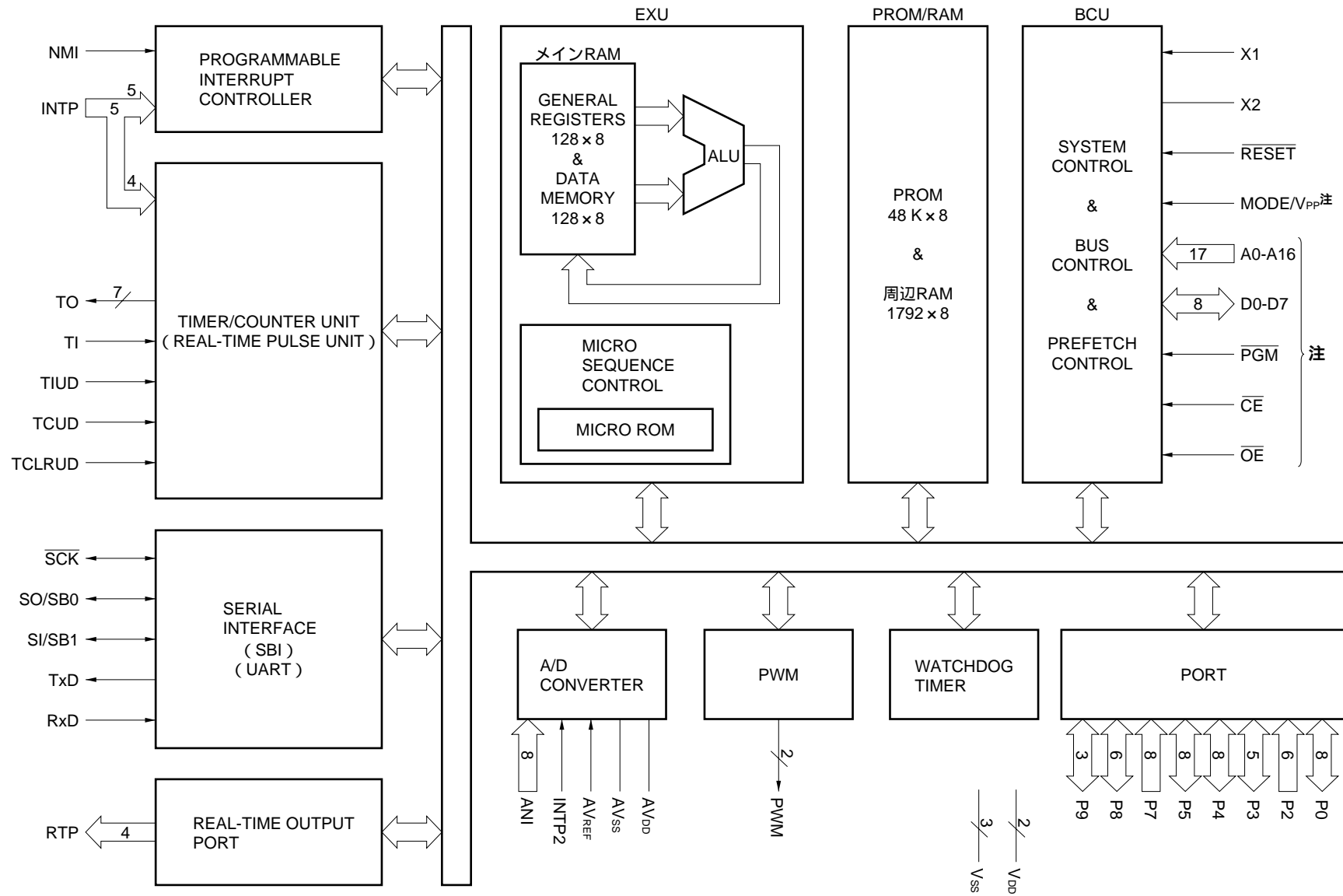
V_{PP} : Programming Power Supply

V_{DD} : Power Supply

V_{SS} : Ground

ブロック図

保守/廃止



注 PROMプログラミング・モード時

目 次

1 . 端子機能	...	7
1.1 通常動作モード (MODE = L)	...	7
1.2 PROMプログラミング・モード (MODE/V _{PP} = H)	...	9
1.3 端子の入出力回路と未使用端子の処理	...	9
2 . メモリ構成	...	11
3 . μ PD78P364Aと μ PD78362Aの違い	...	12
4 . PROMのプログラミング	...	13
4.1 動作モード	...	13
4.2 PROM書き込みの手順 (ページ・プログラム・モード)	...	14
4.3 PROM書き込みの手順 (バイト・プログラム・モード)	...	16
4.4 PROM読み出しの手順	...	19
5 . ワン・タイムPROM製品のスクリーニングについて	...	19
6 . 電気的特性	...	20
7 . 外形図	...	34
8 . 半田付け推奨条件	...	35
付録 ツール	...	36

1. 端子機能

1.1 通常動作モード (MODE = L)

(1) ポート端子

端子名称	入出力	機 能	兼用端子
P00-P03	入出力	ポート 0 8 ビット入出力ポート 1 ビット単位で入力 / 出力の指定が可能	RTP0-RTP3
P04			PWM0
P05			TCUD/PWM1
P06			TIUD/TO40
P07			TCLRUD
P20			入 力
P21	INTP0		
P22	INTP1		
P23	INTP2		
P24	INTP3/TI		
P25	INTP4		
P30	入出力	ポート 3 5 ビット入出力ポート 1 ビット単位で入力 / 出力の指定が可能	TxD
P31			RxD
P32			SO/SB0
P33			SI/SB1
P34			SCK
P40-P47	入出力	ポート 4 8 ビット入出力ポート 8 ビット単位で入力 / 出力の指定が可能	-
P50-P57	入出力	ポート 5 8 ビット入出力ポート 1 ビット単位で入力 / 出力の指定が可能	-
P70-P77	入 力	ポート 7 8 ビット入力専用ポート	ANI0-ANI7
P80-P85	入出力	ポート 8 6 ビット入出力ポート 1 ビット単位で入力 / 出力の指定が可能	TO00-TO05
P90-P92	入出力	ポート 9 3 ビット入出力ポート 1 ビット単位で入力 / 出力の指定が可能	-

(2) ポート以外の端子

端子名称	入出力	機能	兼用端子
RTP0-RTP3	出力	リアルタイム・パルス・ユニットからのトリガ信号に同期して、パルス出力を行うリアルタイム出力ポート。	P00-P03
NMI	入力	ノンマスクブル割り込み要求入力。	P20
INTP0		外部割り込み要求入力。	P21
INTP1			P22
INTP2			P23
INTP3			P24/T1
INTP4			P25
TI	入力	タイマ1への外部カウント・クロック入力。	P24/INTP3
TCUD		アップ/ダウン・カウンタ(タイマ4)へのカウント動作切り替え制御信号入力。	P05/PWM1
TIUD		アップ/ダウン・カウンタ(タイマ4)への外部カウント・クロック入力。	P06/TO40
TCLRUD		アップ/ダウン・カウンタ(タイマ4)へのクリア信号入力。	P07
TO00-TO05	出力	リアルタイム・パルス・ユニットからのパルス出力。	P80-P85
TO40			P06/TIUD
ANI0-ANI7	入力	A/Dコンバータへのアナログ入力。	P70-P77
TxD	出力	アシンクロナス・シリアル・インタフェースのシリアル・データ出力。	P30
RxD	入力	アシンクロナス・シリアル・インタフェースのシリアル・データ入力。	P31
SCK	入出力	クロック同期式シリアル・インタフェースのシリアル・クロック入出力。	P34
SI	入力	クロック同期式シリアル・インタフェースの3線式モードでのシリアル・データ入力。	P33/SB1
SO	出力	クロック同期式シリアル・インタフェースの3線式モードでのシリアル・データ出力。	P32/SB0
SB0	入出力	クロック同期式シリアル・インタフェースのSBIモードでのシリアル・データ入出力。	P32/SO
SB1			P33/SI
PWM0	出力	PWM信号出力。	P04
PWM1			P05/TCUD
MODE	入力	動作モードを設定するための制御信号入力。V _{SS} に接続。	-
RESET	入力	システム・リセット入力。	-
X1	入力	システム・クロック発振用クリスタル接続端子。外部からクロックを供給する場合は、X1端子に入力。X2端子はオープン。	-
X2			
AV _{REF}	入力	A/Dコンバータ用基準電圧入力。	-
AV _{DD}	-	A/Dコンバータ用アナログ電源。	-
AV _{SS}	-	A/Dコンバータ用GND。	-
V _{DD}	-	正電源。	-
V _{SS}	-	GND。	-

1.2 PROMプログラミング・モード (MODE/V_{PP} = H)

端子名称	入出力	機能
MODE/V _{PP}	入 力	PROMプログラミング・モード設定 / 書き込み電源
A0-A16	入 力	アドレス・バス
D0-D7	入出力	データ・バス
$\overline{\text{PGM}}$	入 力	プログラム入力
$\overline{\text{CE}}$	入 力	PROMイネーブル入力
$\overline{\text{OE}}$	入 力	PROMへのリード・ストロープ
V _{DD}	-	正電源
V _{SS}	-	GND

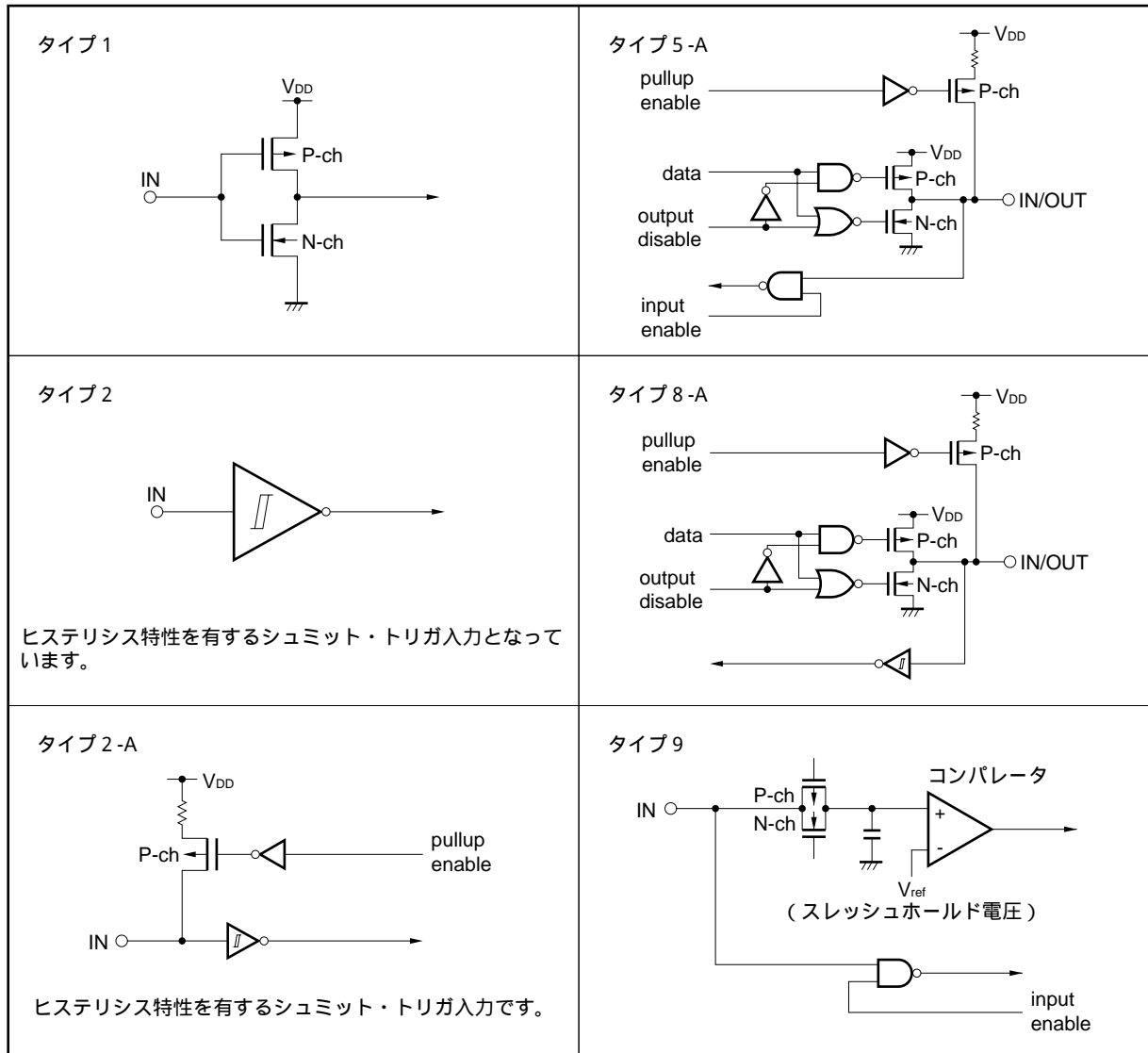
1.3 端子の入出力回路と未使用端子の処理

表 1 - 1 は、各端子の入出力回路タイプと、未使用時の処理方法を示します。また、図 1 - 1 は各タイプの回路です。

表 1 - 1 端子の入出力回路タイプと未使用時の推奨接続方法

端 子	入出力回路タイプ	推 奨 接 続 方 法
P00/RTP0-P03/RTP3	5-A	入力状態：個別に抵抗を介して、V _{DD} またはV _{SS} に接続 出力状態：オープン
P04/PWM0		
P05/TCUD/PWM1		
P06/TIUD/TO40		
P07/TCLRUD		
P20/NMI	2	V _{SS} に接続
P21/INTP0	2-A	V _{SS} に接続
P22/INTP1		
P23/INTP2		
P24/INTP3/TI		
P25/INTP4		
P30/TxD	5-A	入力状態：個別に抵抗を介して、V _{DD} またはV _{SS} に接続 出力状態：オープン
P31/RxD		
P32/SO/SB0	8-A	V _{SS} に接続
P33/SI/SB1		
P34/ $\overline{\text{SCK}}$		
P40-P47	5-A	V _{SS} に接続
P50-P57		
P70/ANI0-P77/ANI7	9	V _{SS} に接続
P80/TO00-P85/TO05	5-A	入力状態：個別に抵抗を介して、V _{DD} またはV _{SS} に接続 出力状態：オープン
P90-P92		
MODE	1	-
RESET	2	-
AV _{REF} , AV _{SS}	-	V _{SS} に接続
AV _{DD}		V _{DD} に接続

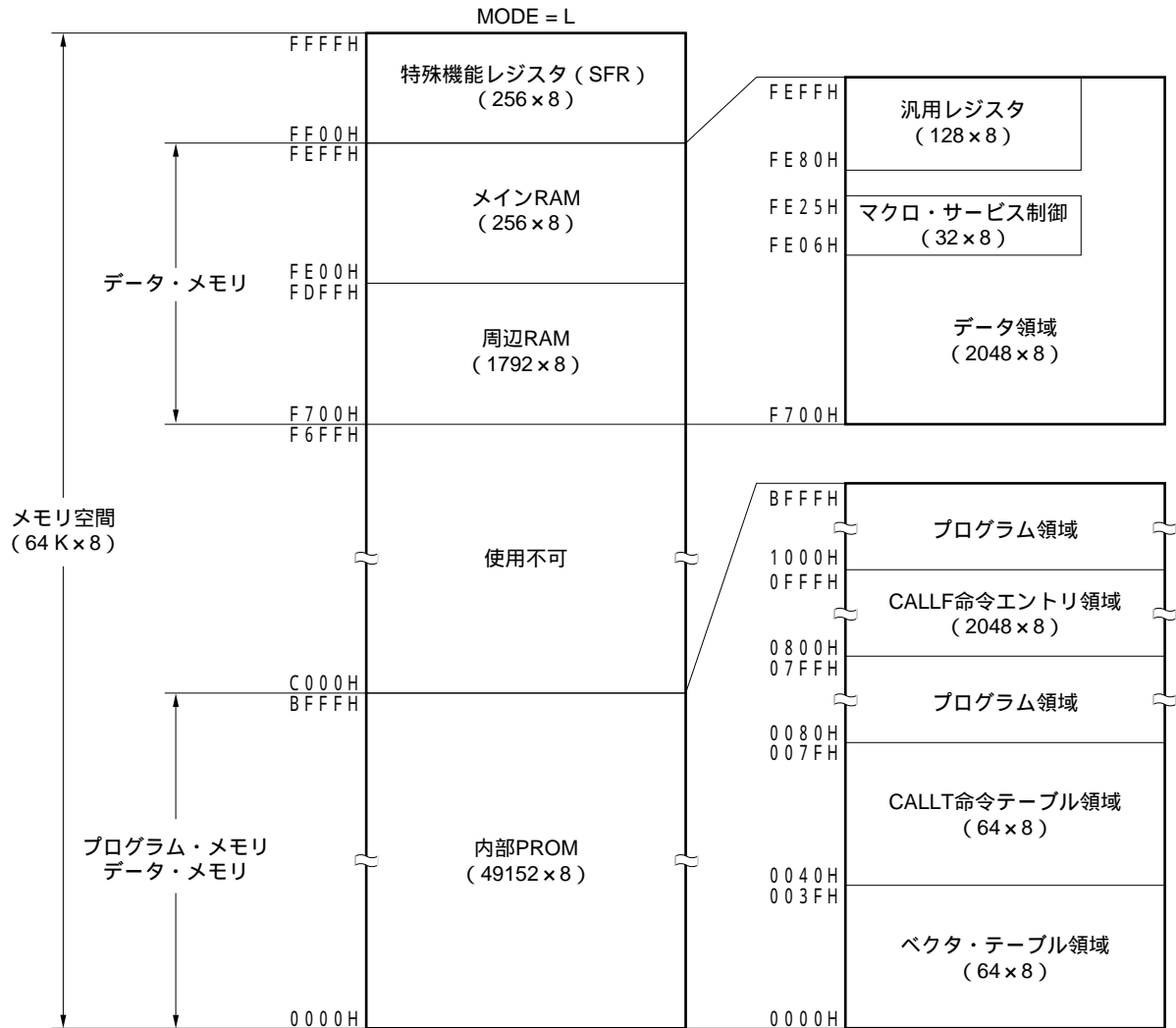
図1-1 端子の入出力回路



2. メモリ構成

μPD78P364Aは、64 Kバイトのメモリ空間をアクセスできます。図2 - 1にメモリ・マップを示します。

図2 - 1 メモリ・マップ



注意 メインRAM領域 (FE00H - FFFFH) へのワード・アクセス (スタック操作を含む) を実行する場合、オペランドで指定するアドレスは偶数に限ります。

3. μPD78P364AとμPD78362Aの違い

μPD78P364Aは、μPD78362Aの内部マスクROM容量を48 Kバイトに拡張したPROMに置き換えた製品です。したがって、これら2品種の機能は、ROMの仕様による差（たとえば、書き込み、ペリファイなど）を除いてすべて共通となります。両者の違いを表3 - 1に示します。

なお、この資料では、PROM仕様の機能について解説しています。その他の機能の詳細については、μPD78362Aの資料をご覧ください。

表3 - 1 μPD78P364AとμPD78362Aの違い

項目	品名	μPD78P364A	μPD78362A
ROM容量		48 Kバイト	24 Kバイト
RAM容量		2 Kバイト	768バイト
内部プログラム・メモリ (電気的書き込み)		ワン・タイムPROM (一度だけ書き込み可)	マスクROM
PROMプログラミング端子		あり	なし
MODEの設定		・通常動作モード時 MODE = L ・プログラミング・モード時 MODE = H	必ず次の設定にしてください。 MODE = L
パッケージ		64ピン・プラスチック・シュリンクDIP (750 mil)	
電気的特性		消費電流などが異なります。	
その他		回路の規模やマスク・レイアウトが異なるため、ノイズ耐量、ノイズ輻射などが異なります。	

注意1 . PROM品とマスクROM品では、ノイズ耐量やノイズ輻射が異なります。試作から量産の過程でPROM品からマスクROM品への置き換えを検討される場合は、マスクROM品のCS品 (ES品でなく) で十分な評価を行ってください。

2 . MODE端子は、 V_{DD} または V_{SS} に直接接続してください。

4 . PROMのプログラミング

μPD78P364Aは、電氣的書き込み可能な48 K× 8 ビットのPROMを内蔵しています。プログラミングをするときは、MODE/V_{PP}端子を用いてPROMプログラミング・モードに設定します。

プログラミング特性は、μPD27C1001Aとコンパチブルです。

表4 - 1 プログラミング・モード時の端子機能

機能	通常動作モード	プログラミング・モード
アドレス入力	P00-P07, P21, P20, P80-P85, P30	A0-A16
データ入力	P40-P47	D0-D7
プログラム・パルス	P92	PGM
チップ・イネーブル	P91	\overline{CE}
アウトプット・イネーブル	P90	\overline{OE}
プログラム電圧	MODE/V _{PP}	

4.1 動作モード

プログラミング書き込み / ベリファイ・モードにするときは、MODE/V_{PP} = Hに設定します。このモードでは、さらに \overline{CE} , \overline{OE} , PGM端子の設定を行うことにより、表4 - 2の動作モードを選択することができます。

また、PROMの内容を読み出すときは、読み出しモードに設定します。

なお、未使用端子は、端子接続図の指示に従って処理してください。

表4 - 2 PROMプログラミングの動作モード

モード	\overline{CE}	\overline{OE}	PGM	MODE/V _{PP}	V _{DD}	D0-D7
ページ・データ・ラッチ	H	L	H	+ 12.5 V	+ 6.5 V	データ入力
ページ・プログラム	H	H	L			ハイ・インピーダンス
バイト・プログラム	L	H	L			データ入力
プログラム・ベリファイ	L	L	H			データ出力
プログラム・インヒビット	×	L	L			ハイ・インピーダンス
	×	H	H			
読み出し	L	L	H	+ 5 V	+ 5 V	データ出力
出力ディスエーブル	L	H	×			ハイ・インピーダンス
スタンバイ	H	×	×			ハイ・インピーダンス

備考 × : LまたはH

4.2 PROM書き込みの手順(ページ・プログラム・モード)

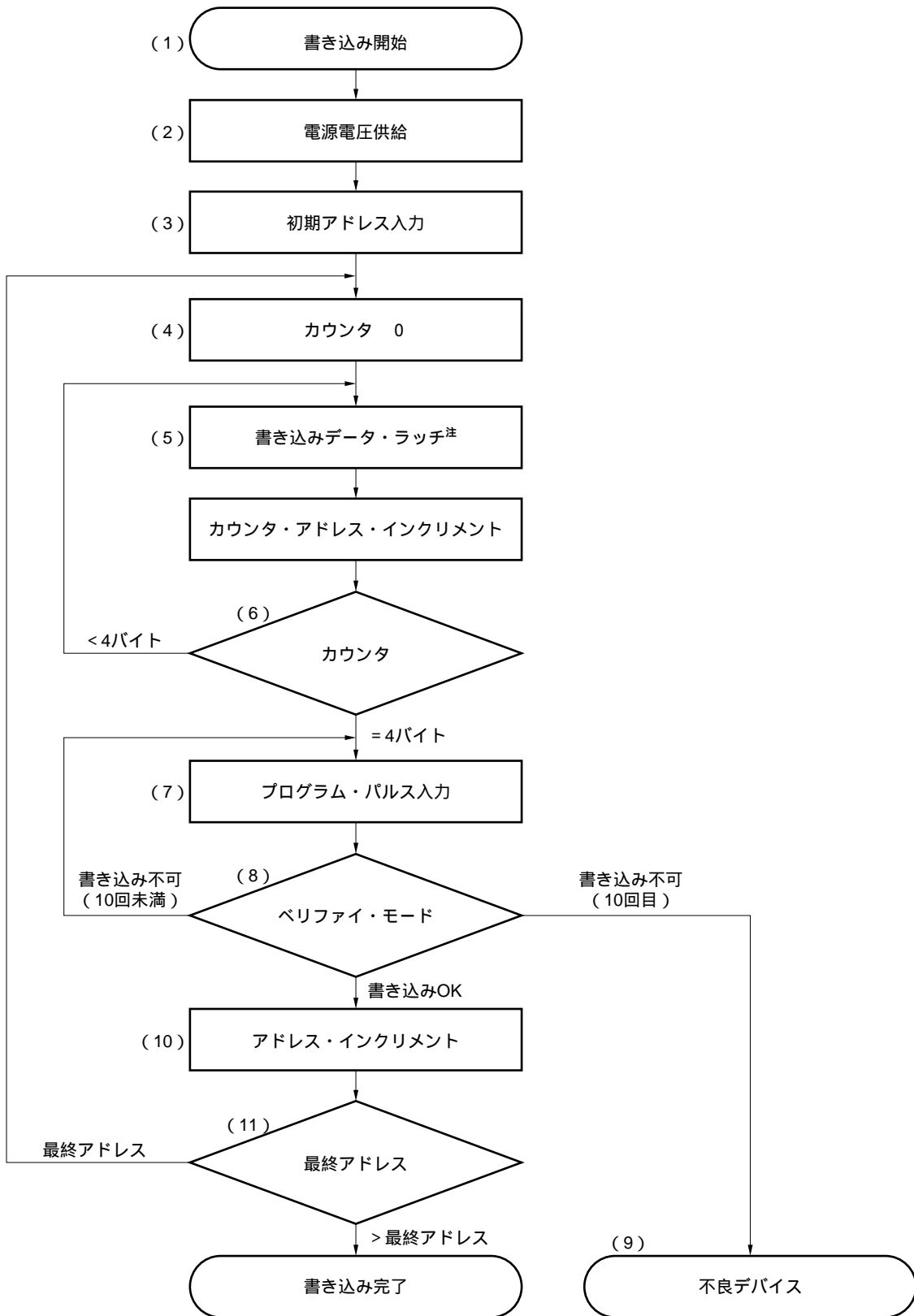
PROMへの書き込み手順は次のとおりです(図4-1参照)。

ページ・プログラム・モードでは必ずページ単位(4バイト)で書き込みを行います。ページ単位に満たない場合は、余りの部分に"FFH"をラッチし、書き込みを行ってください。

- (1) MODE/V_{PP} = Hに固定する。未使用端子は、端子接続図の指示に従って処理する。
- (2) V_{DD}端子に+ 6.5 V, MODE/V_{PP}端子には+ 12.5 Vを供給する。
- (3) A0 - A16に初期アドレスを入力する。
- (4) ページ・カウンタをクリアする。
- (5) データ・ラッチ・モード。D0 - D7に書き込みデータを入力し、 $\overline{\text{OE}}$ 端子にアクティブ・ロウのパルスを入力する。アドレスおよびページ・カウンタをインクリメントする。
- (6) (5)を1ページ(4バイト)分繰り返す。
- (7) $\overline{\text{PGM}}$ 端子に0.1 msのプログラム・パルス(アクティブ・ロウ)を入力する。
- (8) ベリファイ・モード。書き込みデータが書き込まれたかどうか確認する。
 $\overline{\text{CE}}$ 端子にロウ・レベルを入力したあと、 $\overline{\text{OE}}$ 端子にアクティブ・ロウのパルスを入力し、D0 - D7から書き込みデータを読み出す。これを1ページ(4バイト)分繰り返す。ベリファイを終了したら $\overline{\text{CE}}$ 端子にハイ・レベルを入力する。
 - ・書き込めたとき (10)へ
 - ・書き込めなかったとき (7), (8)を繰り返す。10回繰り返しても書き込めないときは(9)へ。
- (9) 不良デバイスとして書き込み動作を中止する。
- (10) アドレスをインクリメントする。
- (11) (4) ~ (10)を最終アドレスまで繰り返す。

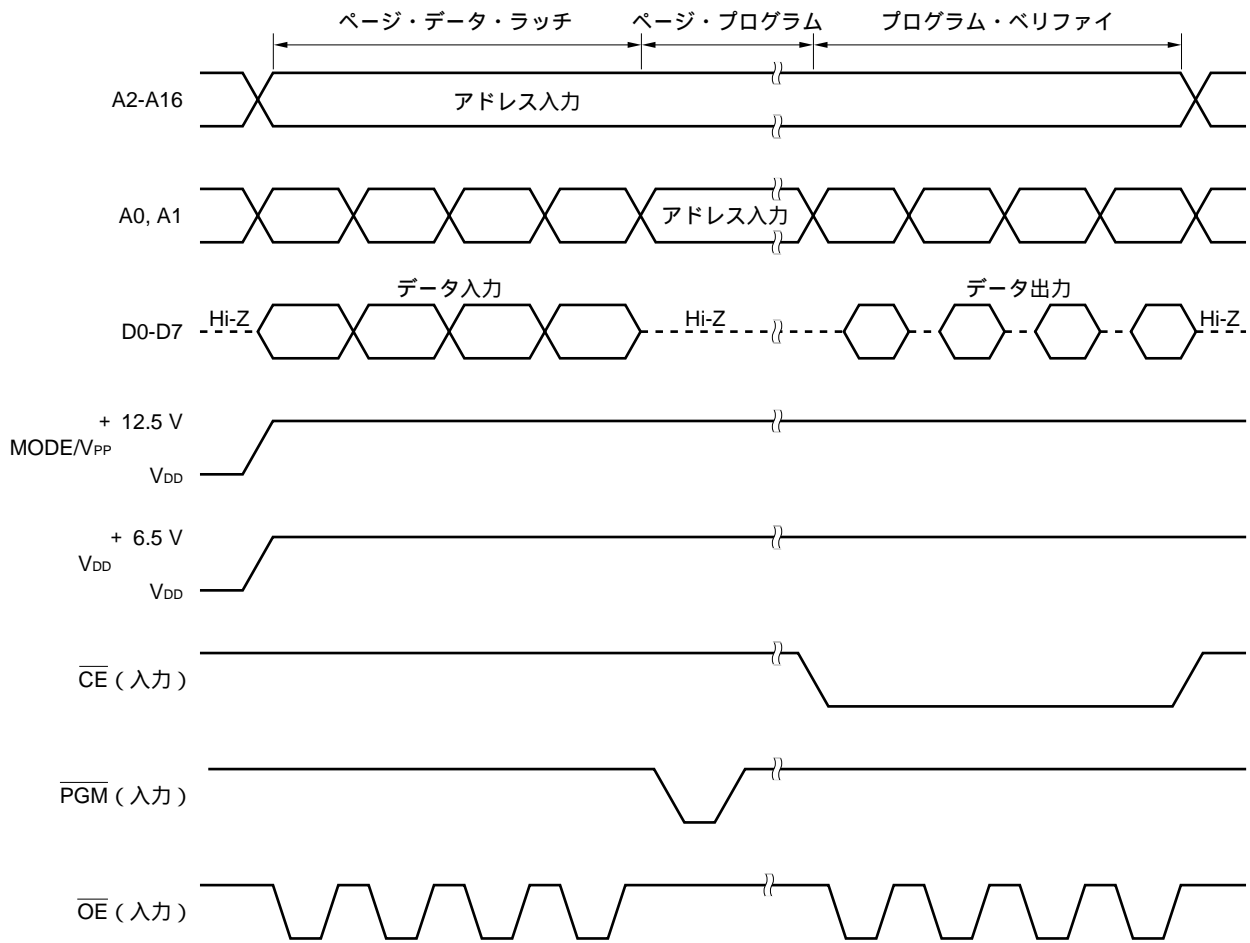
上述の(2) ~ (9)のタイミングを図4-2に示します。

図4-1 書き込み手順フロー・チャート(ページ・プログラム・モード)



注 ページ単位に満たない場合は、余りの部分に"FFH"をラッチする。

図4 - 2 PROMの書き込み/ベリファイ・タイミング (ページ・プログラム・モード)



4.3 PROM書き込みの手順 (バイト・プログラム・モード)

PROMへの書き込み手順は次のとおりです (図4 - 3 参照)。

- (1) MODE/VPP = Hに固定する。未使用端子は、端子接続図の指示に従って処理する。
- (2) VDD端子に + 6.5 V, MODE/VPP端子には + 12.5 Vを供給し、 \overline{CE} 端子にロウ・レベルを入力する。
- (3) A0 - A16に初期アドレスを入力する。
- (4) D0 - D7に書き込みデータを入力する。
- (5) \overline{PGM} 端子に0.1 msのプログラム・パルス (アクティブ・ロウ) を入力する。
- (6) ベリファイ・モード。書き込みデータが書き込まれたかどうか確認する。
 \overline{OE} 端子にアクティブ・ロウのパルスを入力し、D0 - D7から書き込みデータを読み出す。
 - ・書き込めたとき (8) へ
 - ・書き込めなかったとき (4) ~ (6) を繰り返す。10回繰り返しても書き込めないときは(7) へ。
- (7) 不良デバイスとして書き込み動作を中止する。
- (8) アドレスをインクリメントする。
- (9) (4) ~ (8) を最終アドレスまで繰り返す。

上述の(2) ~ (7)のタイミングを図4 - 4に示します。

図4 - 3 書き込み手順フロー・チャート (バイト・プログラム・モード)

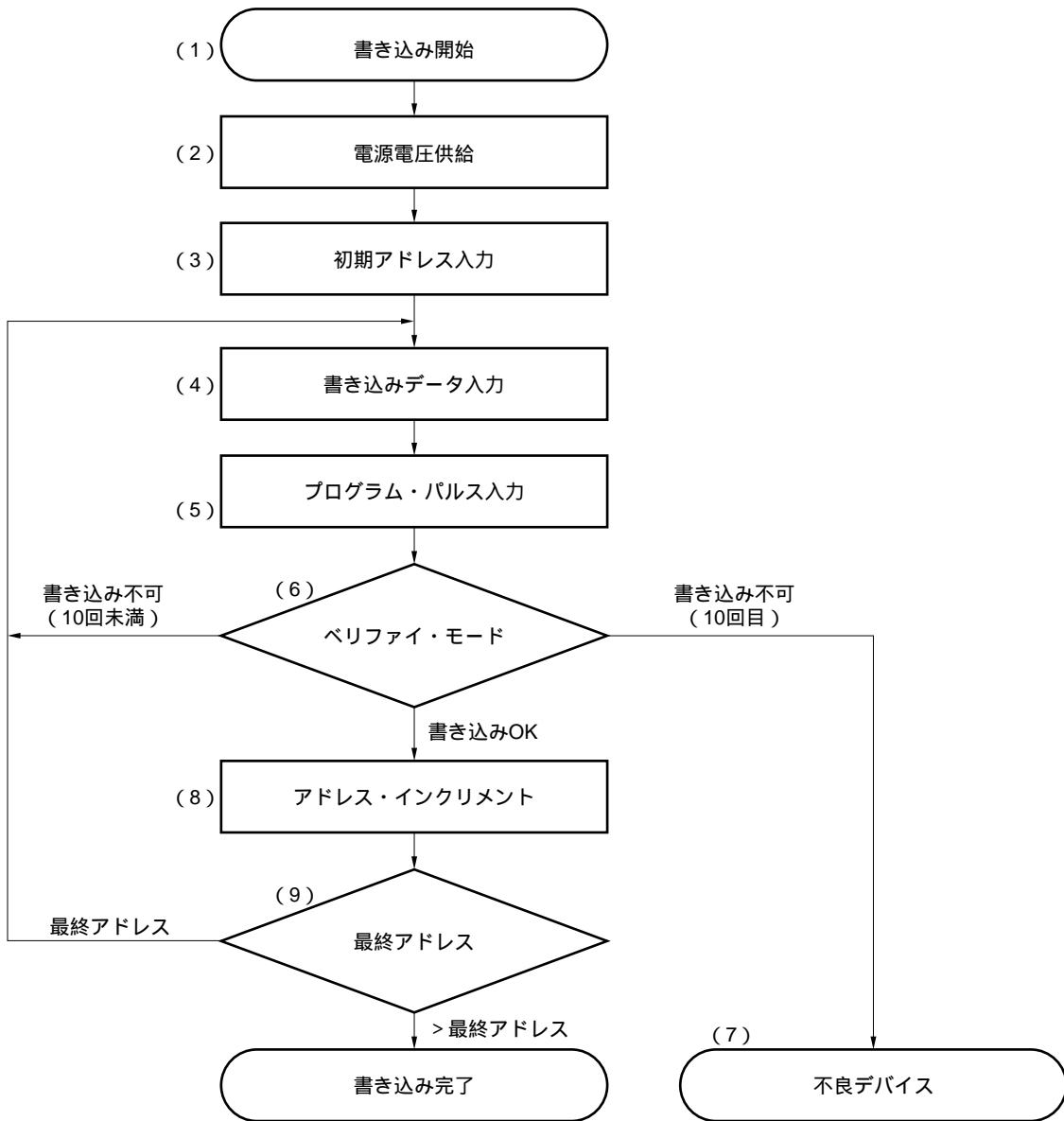
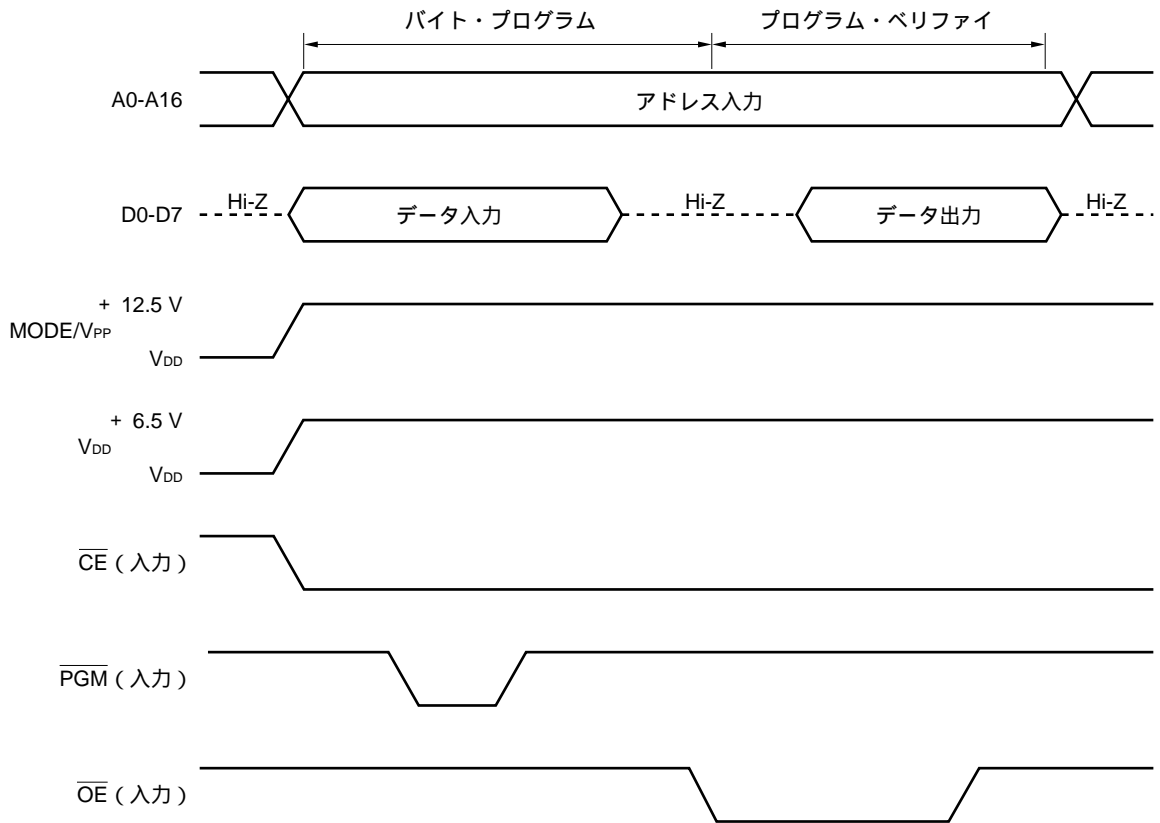


図4 - 4 PROMの書き込み / ベリファイ・タイミング (バイト・プログラム・モード)



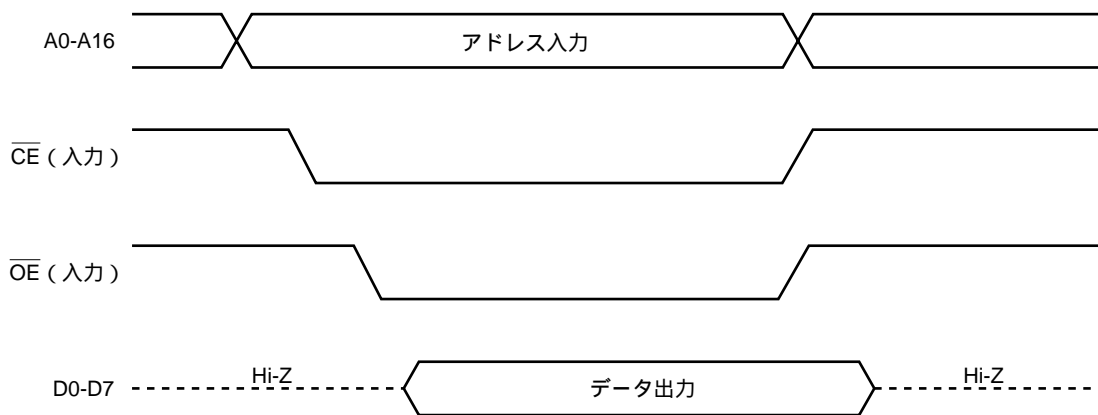
4.4 PROM読み出しの手順

PROMの内容を外部データ・バス (D0 - D7) に読み出すときの手順は、次のとおりです。

- (1) MODE/V_{PP} = Hに固定する。未使用端子は、端子接続図の指示に従って処理する。
- (2) V_{DD}, MODE/V_{PP}端子に + 5 Vを供給する。
- (3) 読み出すデータのアドレスをA0 - A16端子に入力する。
- (4) 読み出しモード ($\overline{CE} = L, \overline{OE} = L$)
- (5) データがD0 - D7端子に出力される。

上述の (2) ~ (5) のタイミングを図 4 - 5 に示します。

図 4 - 5 PROMの読み出しタイミング



5 . ワン・タイムPROM製品のスクリーニングについて

ワン・タイムPROM製品 (μ PD78P364ACW) は、その構造上、当社にて完全な試験をして出荷することはできません。必要なデータを書き込んだあと、下記の条件で高温保管後、PROMのベリファイを行うスクリーニングを実施することを推奨します。

保管温度	保管時間
125	24時間

なお、NECでは、QTOPマイコンの名称でワン・タイムPROMの書き込みから捺印、スクリーニング、ベリファイを有料で行うサービスを実施する予定です。詳細につきましては、販売員にご相談ください。

6 . 電気的特性

絶対最大定格 (TA = 25)

項 目	略 号	条 件	定 格	単 位
電源電圧	V _{DD}		- 0.5 ~ + 7.0	V
	AV _{DD}		- 0.5 ~ V _{DD} + 0.5	V
	V _{PP}		- 0.5 ~ + 13.5	V
	AV _{SS}		- 0.5 ~ + 0.5	V
入力電圧	V _{I1}	注 1	- 0.5 ~ V _{DD} + 0.5	V
	V _{I2}	P20/NMI (A9) 端子	- 0.5 ~ + 13.5	V
出力電圧	V _O		- 0.5 ~ V _{DD} + 0.5	V
ロウ・レベル出力電流	I _{OL}	注 2	20	mA
		注 2 以外の出力端子	4.0	mA
		全出力端子合計	200	mA
ハイ・レベル出力電流	I _{OH}	全出力端子	- 3.0	mA
		全出力端子合計	- 25	mA
アナログ入力電圧	V _{IAN}	P70/ANI0-P77/ANI7端子	AV _{SS} - 0.5 ~ AV _{DD} + 0.5	V
A/Dコンバータ基準入力電圧	AV _{REF}		AV _{SS} - 0.5 ~ AV _{DD} + 0.5	V
動作周囲温度	T _A		- 40 ~ + 85	
保存温度	T _{stg}		- 60 ~ + 150	

注 1 . P20/NMI (A9) , P70/ANI0-P77/ANI7以外の端子。

2 . P00/RTP0-P03/RTP3, P04/PWM0, P05/TCUD/PWM1, P06/TIUD/TO40, P07/TCLRUD, P80/TO00-P85/TO05端子。

注意 各項目のうち 1 項目でも、また一瞬でも絶対最大定格を越えると、製品の品質を損なう恐れがあります。つまり絶対最大定格とは、製品に物理的な損傷を与えかねない定格値です。必ずこの定格値を越えない状態で、製品をご使用ください。

推奨動作条件

発振周波数	T _A	V _{DD}
3 MHz f _{xx} 8 MHz	- 40 ~ + 85	+ 5.0 V ± 10 %

容 量 (TA = 25 , V_{SS} = V_{DD} = 0 V)

項 目	略 号	条 件	MIN.	TYP.	MAX.	単 位
入力容量	C _i	f = 1 MHz			20	pF
出力容量	C _o	被測定端子以外は0 V			20	pF
入出力容量	C _{io}				20	pF

発振器特性 ($T_A = -40 \sim +85$, $V_{DD} = +5V \pm 10\%$, $V_{SS} = 0V$)

発振子	推奨回路	項目	MIN.	MAX.	単位
セラミック発振子 または水晶振動子		発振周波数 (f_{xx})	3	8	MHz
外部クロック		X1入力周波数 (f_x)	3	8	MHz
		X1入力立ち上がり, 立ち下がり時間 (t_{XR} , t_{XF})	0	30	ns
		X1入力ハイ, ロウ・レベル幅 (t_{WXH} , t_{WXL})	40	170	ns

注意 システム・クロック発振回路を使用する場合は、配線容量などの影響を避けるために、破線の部分を次のように配線してください。

- ・配線を極力短くする。
- ・ほかの信号線と交差させない。また、変化する大電流が流れる線と接近させない。
- ・発振回路のコンデンサの接地点は、常に V_{SS} と同電位となるようにする。大電流が流れるグランド・パターンには接地しない。
- ・発振回路から信号を取り出さない。

DC特性 (TA = - 40 ~ + 85 , VDD = + 5 V ± 10 % , VSS = 0 V)

項 目	略 号	条 件		MIN.	TYP.	MAX.	単 位
ロウ・レベル入力電圧	V _{IL1}	注 1		0		0.8	V
	V _{IL2}	注 2		0		0.2V _{DD}	V
ハイ・レベル入力電圧	V _{IH1}	注 1		2.2			V
	V _{IH2}	注 2		0.8 V _{DD}			V
ロウ・レベル出力電圧	V _{OL1}	注 3	I _{OL} = 2.0 mA			0.45	V
	V _{OL2}	注 4	I _{OL} = 15 mA			1.5	V
	V _{OL3}	注 5	I _{OL} = 10 mA			1.5	V
ハイ・レベル出力電圧	V _{OH}	I _{OH} = - 400 μA		V _{DD} - 1.0			V
入力リーク電流	I _{LI}	0 V Vi VDD, AVDD = VDD				± 10	μA
出力リーク電流	I _{LO}	0 V Vo VDD, AVDD = VDD				± 10	μA
V _{DD} 電源電流	I _{DD1}	動作モード			70	120	mA
	I _{DD2}	HALTモード			45	70	mA
データ保持電圧	V _{DDDR}	STOPモード		2.5			V
データ保持電流	I _{DDDR}	STOPモード	V _{DDDR} = 2.5 V		2	10	μA
			V _{DDDR} = 5.0 V ± 10 %		10	50	μA
プルアップ抵抗	R _L	Vi = 0 V		15	60	150	k

注 1 . 注 2 に記載以外の端子。

2 . $\overline{\text{RESET}}$, X1, X2, P20/NMI, P21/INTP0, P22/INTP1, P23/INTP2, P24/INTP3/TI, P25/INTP4, P32/SO/SB0, P33/SI/SB1, P34/ $\overline{\text{SCK}}$ 端子。

3 . 注 4 , 5 に記載以外の端子。

4 . P80/TO00-P85/TO05端子 (I_{OL} = 15 mA動作時 , 同時オン 3 本まで可能) 。

5 . P00/RTP0-P03/RTP3, P04/PWM0, P05/TCUD/PWM1, P06/TIUD/TO40, P07/TCLRUD端子 (I_{OL} = 10 mA動作時 , 同時オン 4 本まで可能) 。

注意 P80-P85, P00-P07端子を注 4 , 5 の条件で使用しない場合は , 注 3 と同じ特性です。

AC特性 (TA = - 40 ~ + 85 , VDD = + 5 V ± 10 % , VSS = 0 V , CL = 100 pF , fxx = 8 MHz)

システム・クロック・サイクル

項 目	略 号	条 件	MIN.	MAX.	単 位
システム・クロック・サイクル・タイム	t _{cyk}		62.5	166.7	ns

シリアル・オペレーション (TA = - 40 ~ + 85 , VDD = + 5 V ± 10 % , VSS = 0 V)

項 目	略 号	条 件	MIN.	MAX.	単 位
シリアル・クロック・サイクル・タイム	t _{cysk}	$\overline{\text{SCK}}$ 出力	内部 8 分周	500	ns
		$\overline{\text{SCK}}$ 入力	外部クロック	500	ns
シリアル・クロック・ロウ・レベル幅	t _{wskl}	$\overline{\text{SCK}}$ 出力	内部 8 分周	210	ns
		$\overline{\text{SCK}}$ 入力	外部クロック	210	ns
シリアル・クロック・ハイ・レベル幅	t _{wskh}	$\overline{\text{SCK}}$ 出力	内部 8 分周	210	ns
		$\overline{\text{SCK}}$ 入力	外部クロック	210	ns
SIセットアップ時間 (対 $\overline{\text{SCK}}$)	t _{srxsk}		80		ns
SIホールド時間 (対 $\overline{\text{SCK}}$)	t _{hskr}		80		ns
$\overline{\text{SCK}}$ SO遅延時間	t _{dsctx}	R = 1 k , C = 100 pF		210	ns

アップ/ダウン・カウンタ・オペレーション (TA = - 40 ~ + 85 , VDD = + 5 V ± 10 % , VSS = 0 V)

項 目	略 号	条 件	MIN.	MAX.	単 位
TIUDハイ, ロウ・レベル幅	t _{wtiuH} , t _{wtiuL}	モード 4 以外	2T		ns
		モード 4	4T		ns
TCUDハイ, ロウ・レベル幅	t _{wtcuH} , t _{wtcuL}	モード 4 以外	2T		ns
		モード 4	4T		ns
TCLRUDハイ, ロウ・レベル幅	t _{wcluh} , t _{wclul}		2T		ns
TCUDセットアップ時間 (対TIUD)	t _{stcu}	モード 3	T		ns
TCUDホールド時間 (対TIUD)	t _{htcu}	モード 3	T		ns
TIUDセットアップ時間 (対TCUD)	t _{s4tiu}	モード 4	2T		ns
TIUDホールド時間 (対TCUD)	t _{h4tiu}	モード 4	2T		ns
TIUD, TCUDサイクル・タイム	t _{cyc}	モード 4 以外		4	MHz
	t _{cyc4}	モード 4		2	MHz

備考 T = t_{cyk} = 1/f_{clk} (f_{clk}は内部システム・クロック周波数)

その他のオペレーション (TA = -40 ~ +85 , VDD = +5V ± 10% , VSS = 0V)

項 目	略 号	条 件	MIN.	MAX.	単 位
NMIハイ, ロウ・レベル幅	t _{WNH} , t _{WNIL}		2		μs
RESETハイ, ロウ・レベル幅	t _{WRSH} , t _{WRSL}		1.5		μs
INTP0ハイ, ロウ・レベル幅	t _{WI0H} , t _{WI0L}	Ts = T	250		ns
		Ts = 4T	1.0		μs
		Ts = 8T	2.0		μs
		Ts = 16T	4.0		μs
INTP1ハイ, ロウ・レベル幅	t _{WI1H} , t _{WI1L}	Ts = T	250		ns
		Ts = 4T	1.0		μs
		Ts = 8T	2.0		μs
		Ts = 16T	4.0		μs
INTP2ハイ, ロウ・レベル幅	t _{WI2H} , t _{WI2L}	Ts = T	250		ns
		Ts = 4T	1.0		μs
INTP3(TI)ハイ, ロウ・レベル幅	t _{WI3H} , t _{WI3L}	Ts = T	250		ns
		Ts = 4T	1.0		μs
		Ts = 8T	2.0		μs
		Ts = 16T	4.0		μs
		Ts = 64T	16.0		μs
		Ts = 128T	32.0		μs
INTP4ハイ, ロウ・レベル幅	t _{WI4H} , t _{WI4L}	Ts = T	250		ns
		Ts = 4T	1.0		μs
		Ts = 8T	2.0		μs
		Ts = 16T	4.0		μs

備考1 . T = t_{cyk} = 1/f_{clk} (f_{clk}は内部システム・クロック周波数)

2 . Tsは入力サンプリング周期で, INTP0-INTP4はプログラマブルに選択できます。

A/Dコンバータ特性 ($T_A = -40 \sim +85$, $V_{DD} = +5V \pm 10\%$, $V_{SS} = AV_{SS} = 0V$,
 $V_{DD} - 0.5V$ AV_{DD} V_{DD})

項目	略号	条件	MIN.	TYP.	MAX.	単位
分解能			10			bit
総合誤差 ^{注1}		4.5 V AV_{REF} AV_{DD}			± 0.4	%FSR
		3.4 V AV_{REF} AV_{DD}			± 0.7	%FSR
量子化誤差					$\pm 1/2$	LSB
変換時間	t_{CONV}	62.5 ns $t_{CYK} < 80$ ns	208			t_{CYK}
		80 ns t_{CYK} 166.6 ns	169			t_{CYK}
サンプリング時間	t_{SAMP}	62.5 ns $t_{CYK} < 80$ ns	8			t_{CYK}
		80 ns t_{CYK} 166.6 ns	6			t_{CYK}
ゼロスケール誤差 ^{注1}		4.5 V AV_{REF} AV_{DD}		± 1.5	± 2.5	LSB
		3.4 V AV_{REF} AV_{DD}		± 1.5	± 4.5	LSB
フルスケール誤差 ^{注1}		4.5 V AV_{REF} AV_{DD}		± 1.5	± 2.5	LSB
		3.4 V AV_{REF} AV_{DD}		± 1.5	± 4.5	LSB
非直線性誤差 ^{注1}		4.5 V AV_{REF} AV_{DD}		± 1.5	± 2.5	LSB
		3.4 V AV_{REF} AV_{DD}		± 1.5	± 4.5	LSB
アナログ入力電圧 ^{注2}	V_{IAN}		- 0.3		$AV_{REF} + 0.3$	V
アナログ入力インピーダンス	R_{AN}	非サンプリング時		10		M
		サンプリング時		注3		
基準電圧	AV_{REF}		3.4		AV_{DD}	V
AV_{REF} 電流	AI_{REF}			1.0	3.0	mA
AV_{DD} 電源電流	AI_{DD}	動作モード		2.0	6.0	mA
A/Dコンバータ・データ保持電流	AI_{DDDR}	STOP	$AV_{DDDR} = 2.5$ V	2	10	μ A
		モード	$AV_{DDDR} = 5V \pm 10\%$	10	50	μ A

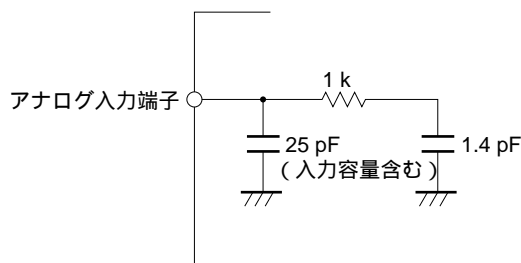
注1 . 量子化誤差を除きます。

2 . - 0.3 V V_{IAN} 0 Vのときは、変換結果が000Hになります。

0 V < V_{IAN} < AV_{REF} のときは、10ビット分解能で変換を行います。

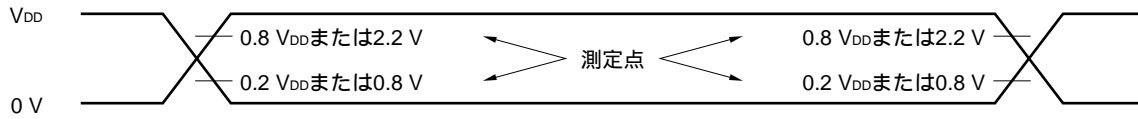
AV_{REF} V_{IAN} $AV_{REF} + 0.3$ Vのときは、変換結果が3FFHになります。

3 . サンプリング時のアナログ入力インピーダンスは、下図の等価回路と同一となります（図中の値はTYP.値で、保証値ではありません）。

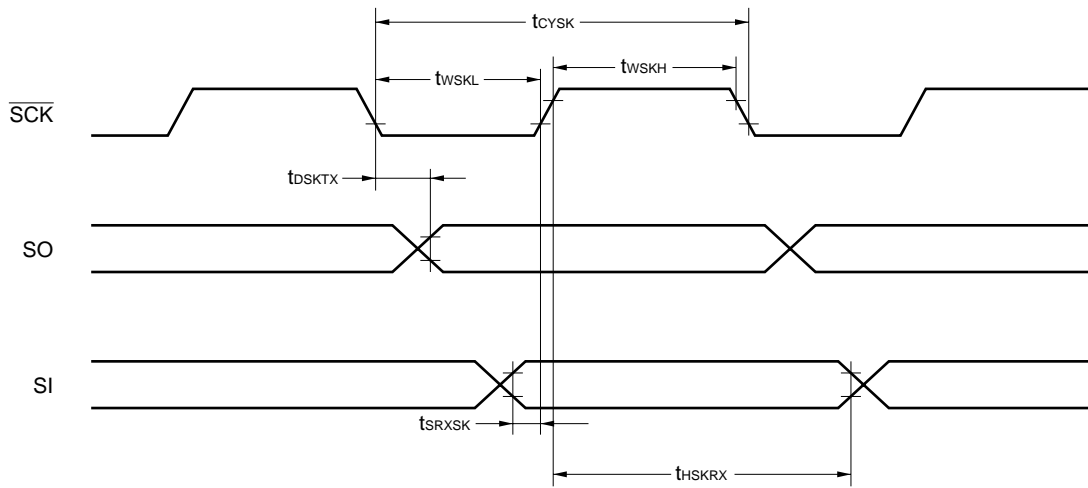


- 注意 1 . P70/ANI0-P77/ANI7端子をデジタル入力とアナログ入力の混在で使用した場合、前記の特性は保証されません。したがって、P70/ANI0-P77/ANI7端子は必ず8本ともアナログ入力またはデジタル入力として使用してください。
- 2 . P70/ANI0-P77/ANI7端子をデジタル入力として使用する場合、 $AV_{DD} = V_{DD}$, $AV_{SS} = V_{SS}$ に設定してください。

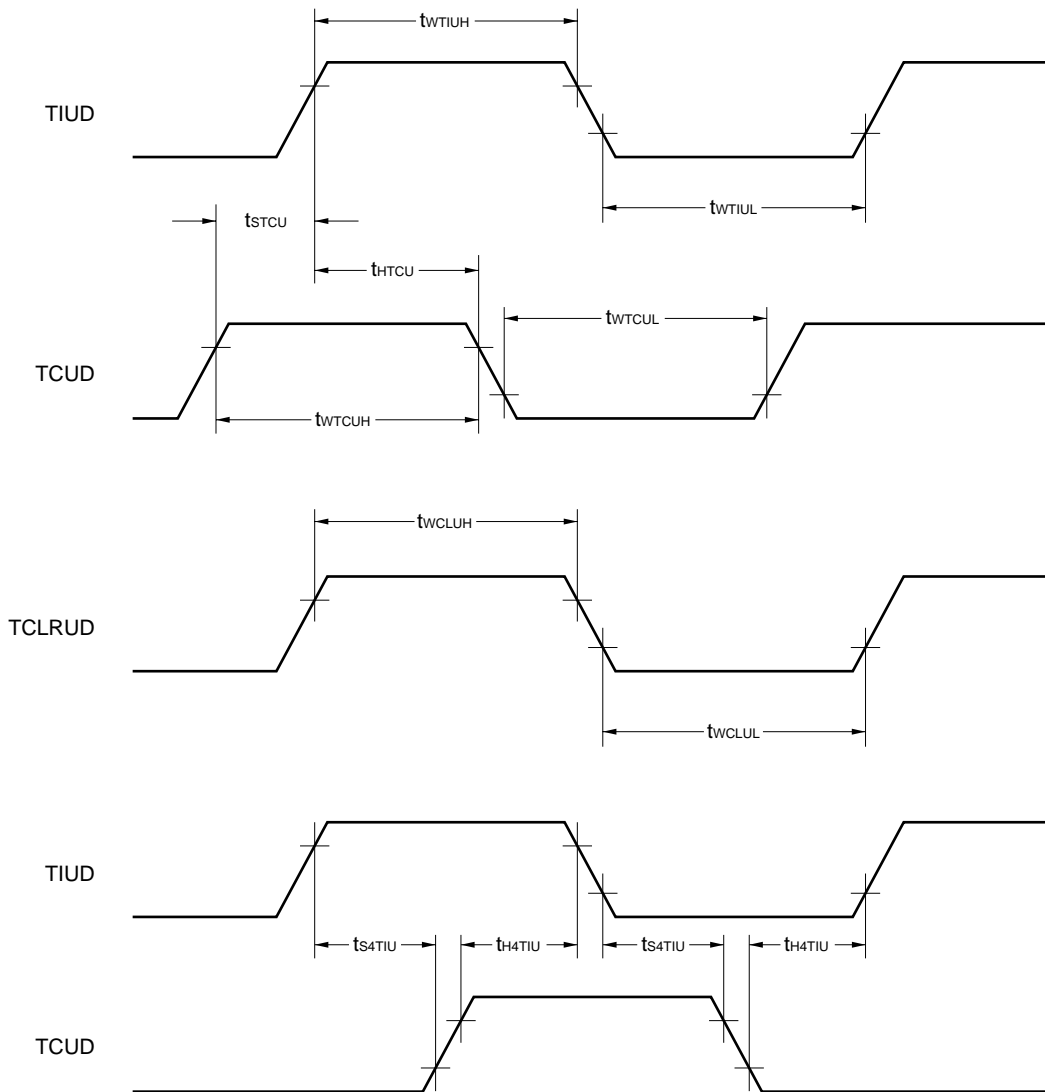
ACタイミング測定点



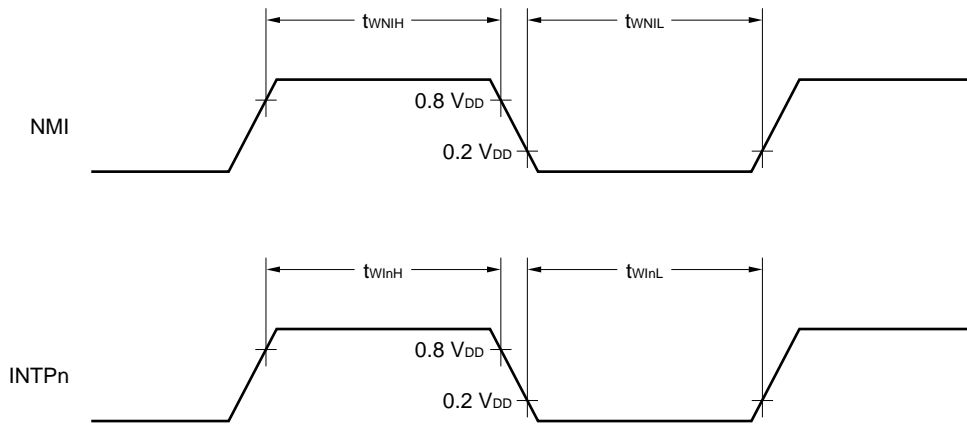
シリアル・オペレーション



アップ/ダウン・カウンタ(タイマ4)入力タイミング

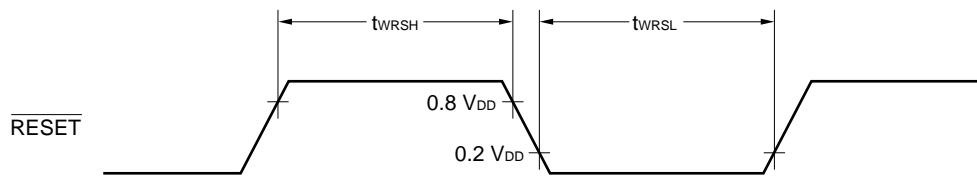


割り込み入力タイミング



備考 n = 0 - 4

リセット入力タイミング



DCプログラミング特性 (TA = 25 ± 5 , VSS = 0V)

項目	略号	略号 ^{注1}	条件	MIN.	TYP.	MAX.	単位
ハイ・レベル入力電圧	V _{IH}	V _{IH}		2.4		V _{DDP} + 0.3	V
ロウ・レベル入力電圧	V _{IL}	V _{IL}		- 0.3		0.8	V
入力リーク電流	I _{LIP}	I _{LI}	0 V _I V _{DDP} ^{注2}			± 10	μA
ハイ・レベル出力電圧	V _{OH}	V _{OH}	I _{OH} = - 400 μA	2.4			V
ロウ・レベル出力電圧	V _{OL}	V _{OL}	I _{OL} = 2.1 mA			0.45	V
出力リーク電流	I _{LO}	-	0 V _O V _{DDP} , $\overline{OE} = V_{IH}$			± 10	μA
V _{DDP} 電源電圧	V _{DDP}	V _{CC}	プログラム・メモリ書き込みモード	6.25	6.5	6.75	V
			プログラム・メモリ読み出しモード	4.5	5.0	5.5	V
V _{PP} 電源電圧	V _{PP}	V _{PP}	プログラム・メモリ書き込みモード	12.2	12.5	12.8	V
			プログラム・メモリ読み出しモード	V _{DD} -0.6	V _{DD}	V _{DD} +0.6	V
V _{DDP} 電源電流	I _{DD}	I _{DD}	プログラム・メモリ書き込みモード			50	mA
			プログラム・メモリ読み出しモード $\overline{CE} = V_{IL}, V_{IN} = V_{IH}$			50	mA
V _{PP} 電源電流	I _{PP}	I _{PP}	プログラム・メモリ書き込みモード $\overline{PGM} = V_{IL}$			50	mA
			プログラム・メモリ読み出しモード V _{PP} = V _{DD}			100	μA

注1 . 対応する μPD27C1001Aの略号です。

2 . V_{DDP}は , プログラミング時のV_{DD}端子です。

ACプログラミング特性 (TA = 25 ± 5 , VSS = 0V)

PROM書き込みモード時 (ページ・プログラム・モード)

項 目	略 号 ^{注1}	条 件	MIN.	TYP.	MAX.	単 位
アドレス・セットアップ時間	tAS		2			μs
$\overline{\text{CE}}$ セット時間	tCES		2			μs
入力データ・セットアップ時間	tDS		2			μs
アドレス・ホールド時間	tAH		2			μs
	tAHL		2			μs
	tAHV		0			μs
入力データ・ホールド時間	tDH		2			μs
出力データ・ホールド時間	tDF		0		250	ns
VPPセットアップ時間	tVPS		1			ms
VDDPセットアップ時間	tVDS ^{注2}		1			ms
初期プログラム・パルス幅	tPW		0.095		0.105	ms
$\overline{\text{OE}}$ セット時間	tOES		2			μs
$\overline{\text{OE}}$ 有効データ遅延時間	tOE				1.0	μs
データ・ラッチ中の $\overline{\text{OE}}$ パルス幅	tLW		1			μs
$\overline{\text{PGM}}$ セットアップ時間	tPGMS		2			μs
$\overline{\text{CE}}$ ホールド時間	tCEH		2			μs
$\overline{\text{OE}}$ ホールド時間	tOEH		2			μs

注1 . μPD27C1001Aの略号と対応しています (tvdsを除きます)。

2 . tvdsのμPD27C1001Aでの略号はtvcsです。

PROM書き込みモード時 (バイト・プログラム・モード)

項 目	略 号 ^{注1}	条 件	MIN.	TYP.	MAX.	単 位
アドレス・セットアップ時間	t _{AS}		2			μs
\overline{CE} セット時間	t _{CES}		2			μs
入力データ・セットアップ時間	t _{DS}		2			μs
アドレス・ホールド時間	t _{AH}		2			μs
入力データ・ホールド時間	t _{DH}		2			μs
出力データ・ホールド時間	t _{DF}		0		250	ns
V _{PP} セットアップ時間	t _{VPS}		1			ms
V _{DDP} セットアップ時間	t _{VDS} ^{注2}		1			ms
初期プログラム・パルス幅	t _{PW}		0.095		0.105	ms
\overline{OE} セット時間	t _{OES}		2			μs
\overline{OE} 有効データ遅延時間	t _{OE}				1.0	μs
\overline{OE} ホールド時間	t _{OEH}		2			μs

注1 . μPD27C1001Aの略号と対応しています (t_{VDS}を除きます)。

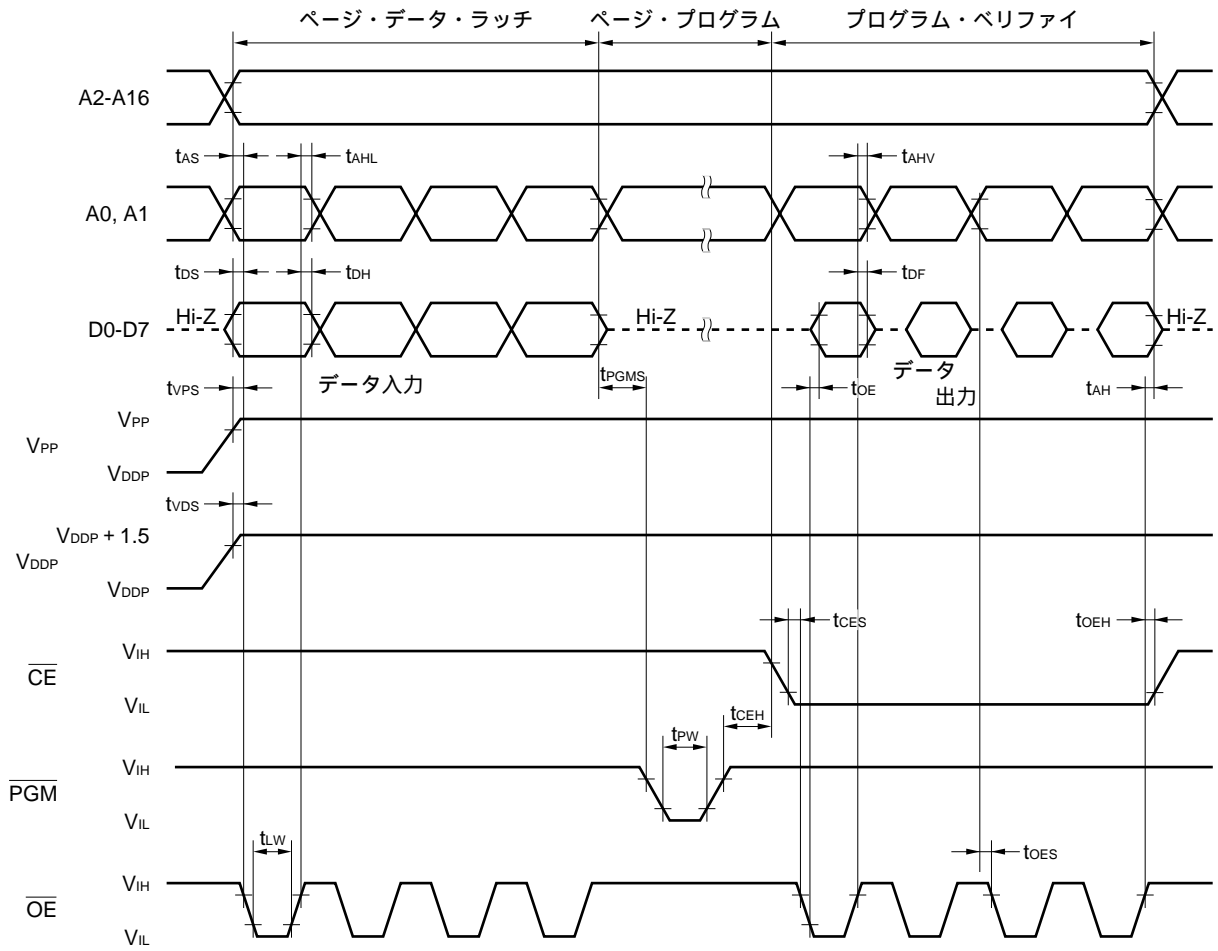
2 . t_{VDS}のμPD27C1001Aでの略号はt_{VCS}です。

PROM読み出しモード時

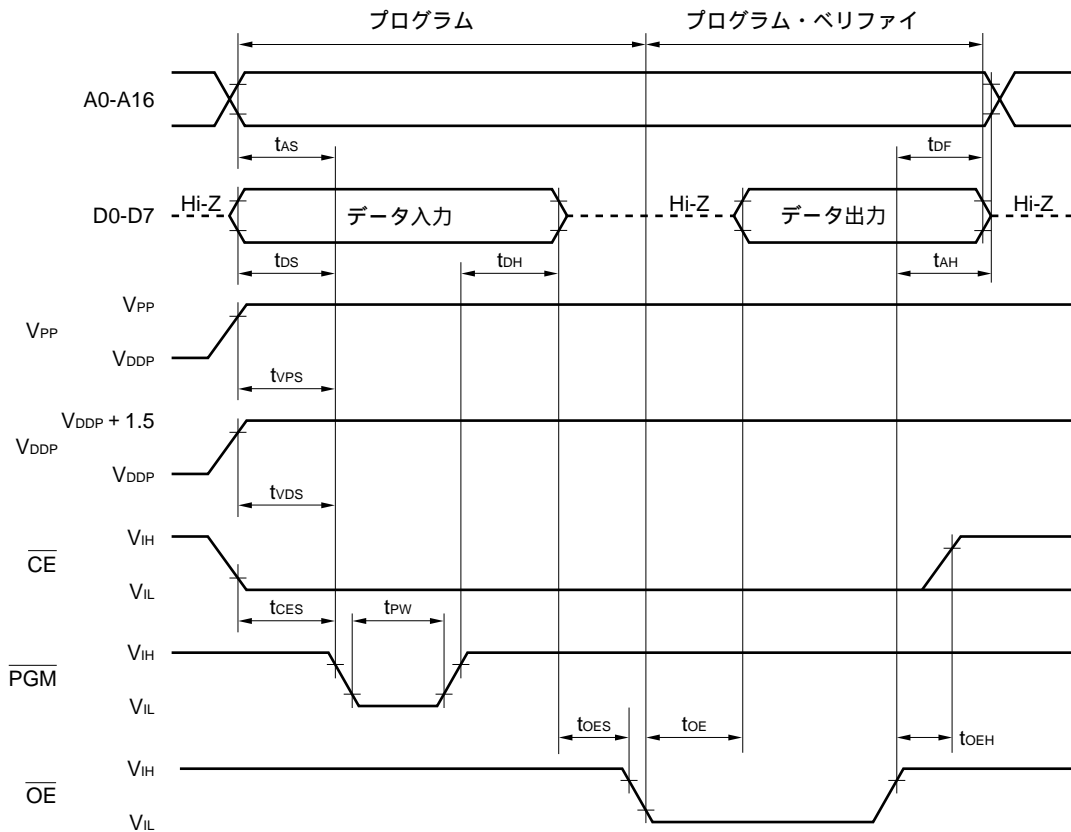
項 目	略 号 ^注	条 件	MIN.	TYP.	MAX.	単 位
アドレス データ出力時間	t _{ACC}	$\overline{CE} = \overline{OE} = V_{IL}$			1.0	μs
\overline{CE} データ出力時間	t _{CE}	$\overline{OE} = V_{IL}$			1.0	μs
\overline{OE} データ出力時間	t _{OE}	$\overline{CE} = V_{IL}$			1.0	μs
データ・ホールド時間 (対 \overline{OE})	t _{DF}	$\overline{CE} = V_{IL}$	0		250	ns
データ・ホールド時間 (対アドレス)	t _{DH}	$\overline{CE} = \overline{OE} = V_{IL}$	0			ns

注 μPD27C1001Aの略号と対応しています。

PROM書き込みモード・タイミング (ページ・プログラム・モード)

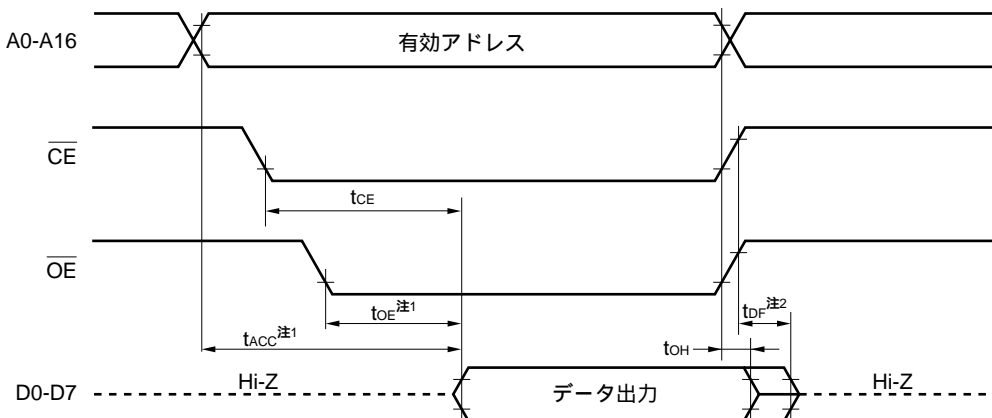


PROM書き込みモード・タイミング (バイト・プログラム・モード)



- 注意 1 . V_{DDP}はV_{PP}より前に印加し, V_{PP}のあとから切断するようにしてください。
- 2 . V_{PP}はオーバーシュートを含めて+ 13.5 V以上にならないようにしてください。
- 3 . V_{PP}に+ 12.5 Vが印加されている間に抜き差しした場合, 信頼性上, 悪影響を受ける可能性があります。

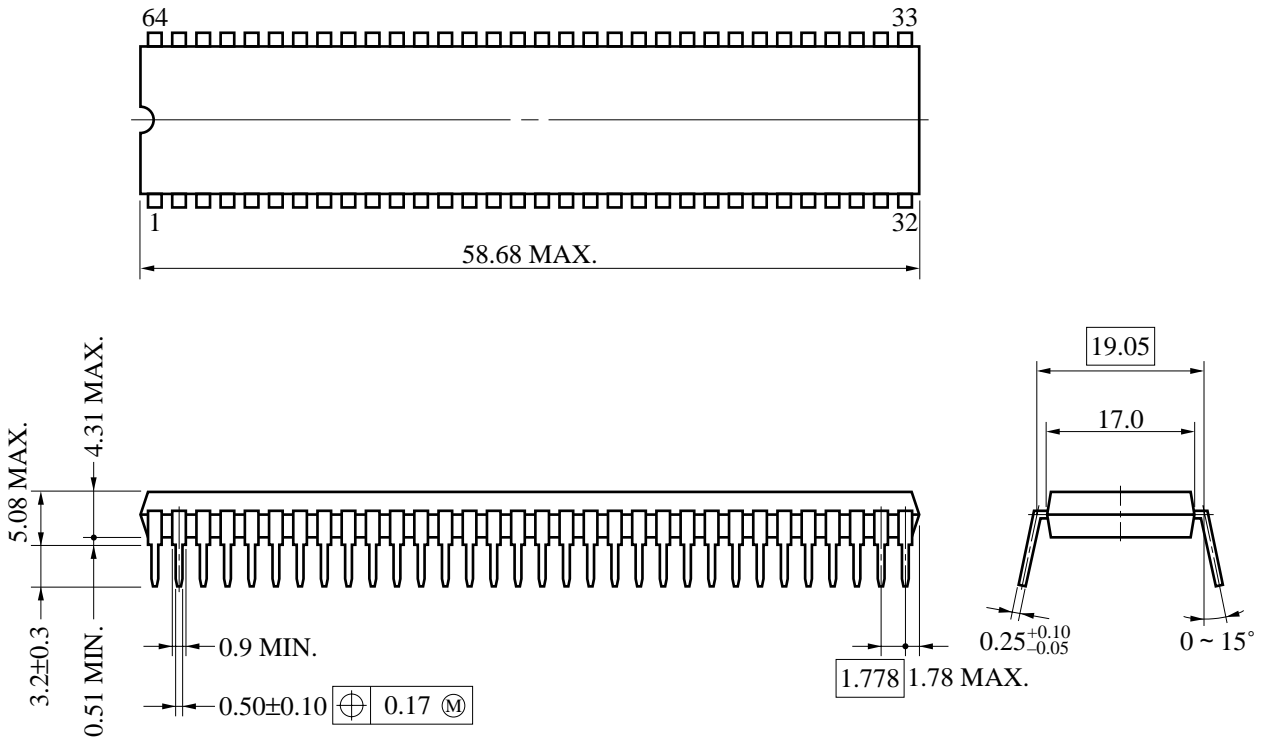
PROM読み出しモード・タイミング



- 注 1 . t_{ACC}の範囲内でリードしたい場合, OE入力のCEの立ち下がりからの遅れ時間は最大t_{ACC} - t_{OE}としてください。
- 2 . t_{DF}はOE, CEのどちらか最初にV_{IH}となった状態からの時間です。

7. 外形図

64ピン・プラスチック・シュリンク DIP (750 mil) 外形図 (単位: mm)



P64C-70-750A,C-1

8. 半田付け推奨条件

この製品の半田付け実装は、次の推奨条件で実施してください。

半田付け推奨条件の詳細は、インフォメーション資料「**半導体デバイス実装マニュアル**」(C10535J)を参照してください。

なお、推奨条件以外の半田付け方式および半田付け条件については、当社販売員にご相談ください。

表 8 - 1 挿入タイプの半田付け条件

μPD78P364ACW : 64ピン・プラスチック・シュリンクDIP (750 mil)

半田付け方式	半田付け条件
ウェーブ・ソルダリング (端子のみ)	半田槽温度：260 以下，時間：10秒以内
端子部分加熱	端子温度：300 以下，時間：3 秒以内 (1 端子当たり)

注意 ウェーブ・ソルダリングは端子のみとし、噴流半田が直接本体に接触しないようにしてください。

付録 ツール

(1) 開発ツール

μPD78P364Aを使用するシステム開発のために、次のような開発ツールを用意しています。

言語プロセッサ

78K/ シリーズ リロケータブル・アセンブラ (RA78K3)	78K/ シリーズに共通に使用できるリロケータブル・アセンブラです。マクロ機能付きのリロケータブル・アセンブラですので、開発効率の向上が図れます。また、プログラム制御構造を明示的に記述できる構造化アセンブラも添付されており、プログラムの生産性や保守性を向上することができます。			
	ホスト・マシン		オーダ名称 (品名)	
		OS	供給媒体	
	PC-9800シリーズ	MS-DOS™	3.5インチ2HD	μ S5A13RA78K3
			5インチ2HD	μ S5A10RA78K3
	IBM PC/AT™ およびその互換機	PC DOS™	3.5インチ2HC	μ S7B13RA78K3
			5インチ2HC	μ S7B10RA78K3
	HP9000シリーズ700™	HP-UX™	DAT	μ S3P16RA78K3
SPARCstation™	SunOS™	カートリッジ・テープ (QIC-24)	μ S3K15RA78K3	
NEWS™	NEWS-OS™		μ S3R15RA78K3	
78K/ シリーズ Cコンパイラ (CC78K3)	78K/ シリーズに共通に使用できるCコンパイラです。C言語で書かれたプログラムをマイコンの実行可能なオブジェクト・コードに変換するプログラムです。このコンパイラ使用時には、78K/ シリーズ リロケータブル・アセンブラ (RA78K3) が必要です。			
	ホスト・マシン		オーダ名称 (品名)	
		OS	供給媒体	
	PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	μ S5A13CC78K3
			5インチ2HD	μ S5A10CC78K3
	IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS	3.5インチ2HC	μ S7B13CC78K3
			5インチ2HC	μ S7B10CC78K3
	HP9000シリーズ700	HP-UX	DAT	μ S3P16CC78K3
SPARCstation	SunOS	カートリッジ・テープ (QIC-24)	μ S3K15CC78K3	
NEWS	NEWS-OS		μ S3R15CC78K3	

備考 リロケータブル・アセンブラ, Cコンパイラの動作は, 上記のホスト・マシンとOS上でのみ保証されます。

PROM書き込み用ツール

ハードウェア	PG-1500	付属ボードおよび別売のプログラマ・アダプタを接続することにより、PROM内蔵のシングルチップ・マイクロコンピュータを、スタンド・アロンまたは、ホスト・マシンからの操作によりプログラミングできるPROMプログラマです。また、256 Kビットから4 Mビットまでの代表的なPROMをプログラミングすることもできます。			
	PA-78P364CW	PG-1500などの汎用PROMプログラマ上で、μPD78P364Aにプログラムを書き込むためのPROMプログラマ・アダプタです。 PA-78P364CW ... μPD78P364ACW用			
ソフトウェア	PG-1500コントローラ	PG-1500とホスト・マシンをシリアル・インタフェースおよびパラレル・インタフェースで接続し、ホスト・マシン上でPG-1500を制御します。			
		ホスト・マシン	オーダ名称 (品名)		
			OS	供給媒体	
		PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	μS5A13PG1500
				5インチ2HD	μS5A10PG1500
	IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS	3.5インチ2HD	μS7B13PG1500	
			5インチ2HC	μS7B10PG1500	

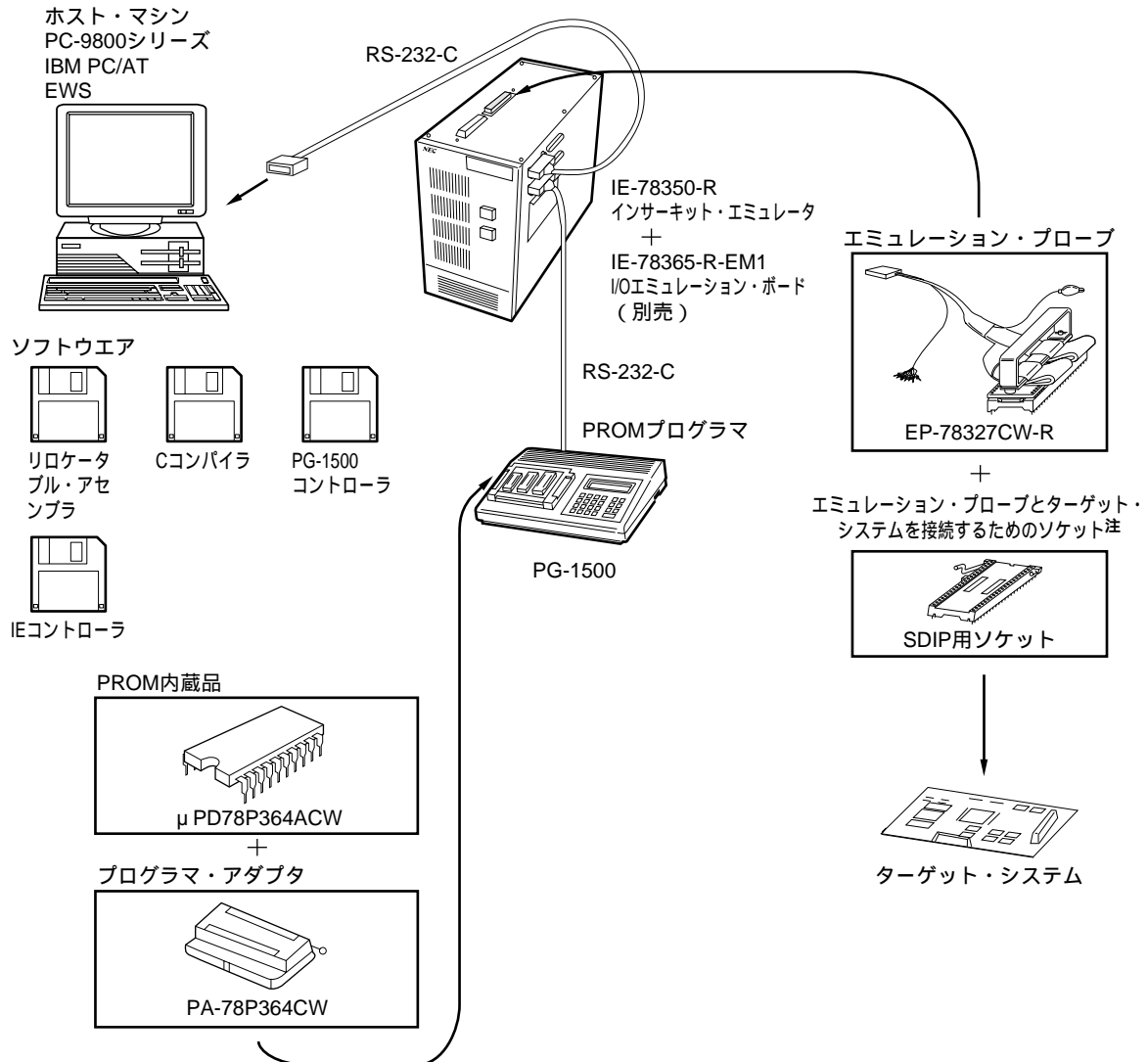
備考 PG-1500コントローラの動作は、上記のホスト・マシンとOS上でのみ保証されます。

ディバグ用ツール (IEコントローラを使用する場合)

ハードウェア	IE-78350-R	応用システムの開発、ディバグに使用できるインサーキット・エミュレータです。ホスト・マシンを接続して、ディバグを行います。			
	IE-78365-R-EM1	対象デバイスの入出力ポートなどの周辺機能のエミュレーションを行うためのI/Oエミュレーション・ボードです。			
	EP-78327CW-R	IE-78350-Rをターゲット・システムに接続するためのエミュレーション・プローブです。			
ソフトウェア	IE-78350-R コントロール・プログラム (IEコントローラ)	IE-78350-Rをホスト・マシン上でコントロールするためのプログラムです。コマンドの自動実行などを行うことができ、より効率の良いディバグが可能です。			
		ホスト・マシン	オーダ名称 (品名)		
			OS	供給媒体	
		PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	μS5A13IE78365A
				5インチ2HD	μS5A10IE78365A
	IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS	3.5インチ2HC	μS7B13IE78365A	
			5インチ2HC	μS7B10IE78365A	

備考 IEコントローラの動作は、上記のホスト・マシンとOS上でのみ保証されます。

開発ツール構成 (IEコントローラを使用する場合)



注 ソケットは、市販品をご使用ください。

備考1 . ホスト・マシンとPG-1500をRS-232-Cで直接接続して使用することもできます。

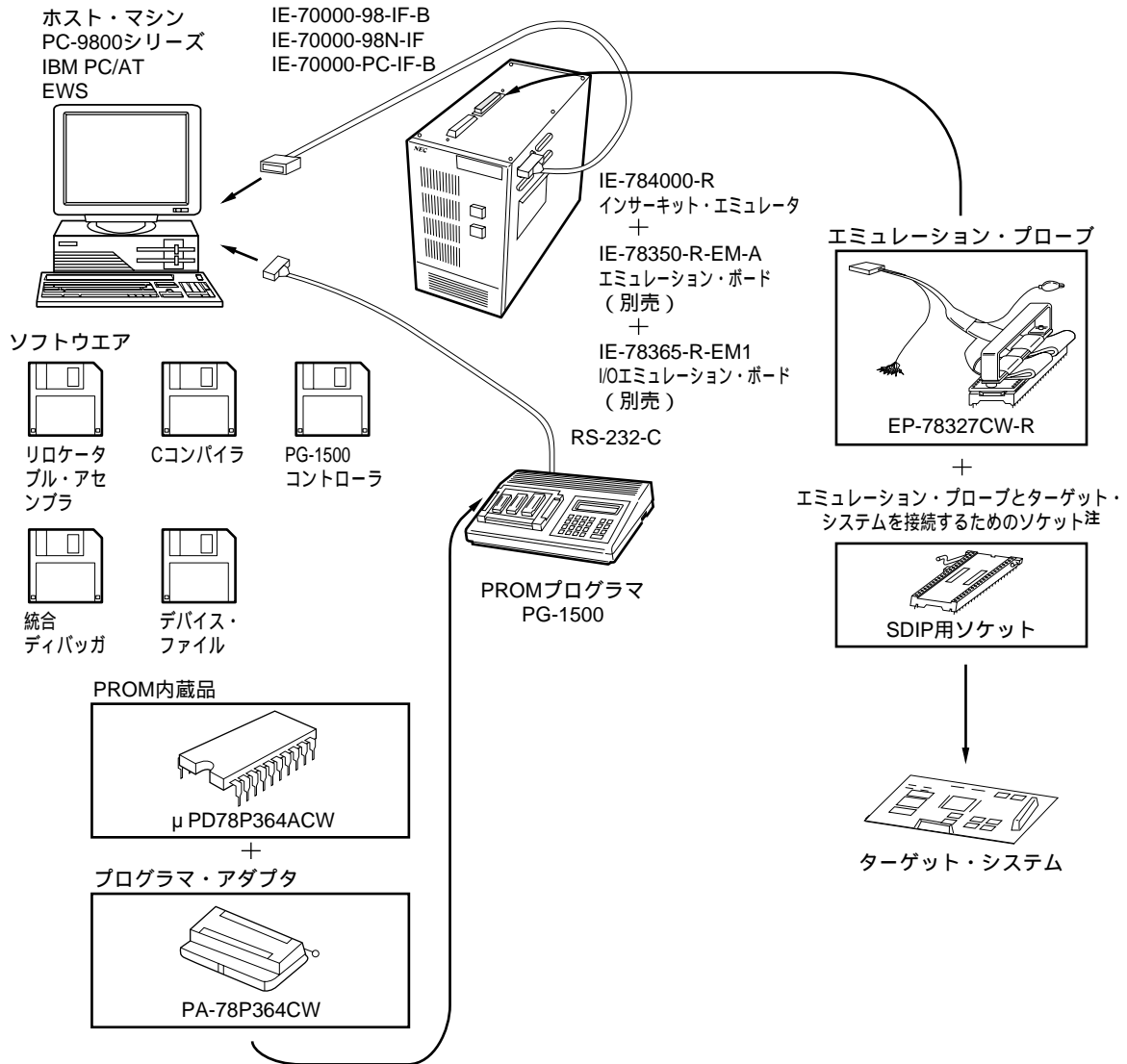
2 . この図では、ソフトウェアの供給媒体を3.5インチFDで代表しています。

ディバグ用ツール (統合ディバグを使用する場合)

ハードウェア	IE-784000-R	応用システムの開発、ディバグに使用できるインサートキット・エミュレータです。ホスト・マシンを接続して、ディバグを行います。			
	IE-78350-R-EM-A	対象デバイスの入出力ポートなどの周辺機能のエミュレーションを行うためのエミュレーション・ボードです。			
	IE-78365-R-EM1	対象デバイスの入出力ポートなどの周辺機能のエミュレーションを行うためのI/Oエミュレーション・ボードです。			
	EP-78327CW-R	IE-784000-Rをターゲット・システムに接続するためのエミュレーション・プローブです。			
	IE-70000-98-IF-B	ホスト・マシンとしてPC-9800シリーズ(ノート型パソコンを除く)を使用するときのインタフェース・アダプタです。			
	IE-70000-98N-IF	ホスト・マシンとしてPC-9800シリーズのノート型パソコンを使用するときのインタフェース・アダプタとケーブルです。			
	IE-70000-PC-IF-B	ホスト・マシンとしてIBM PC/ATを使用するときのインタフェース・アダプタです。			
	IE-78000-R-SV3	ホスト・マシンとしてEWSを使用するときのインタフェース・アダプタとケーブルです。			
ソフトウェア	統合ディバグ (ID78K3)	78K/ シリーズ用のインサートキット・エミュレータをコントロールするためのプログラムです。デバイス・ファイル(DF78365)と組み合わせて使用します。 C言語、構造化アセンブリ言語、アセンブリ言語で書かれたソース・プログラム・レベルでのディバグができます。また、ホスト・マシンの画面を分割し、さまざまな情報を同時に表示することができるため、効率の良いディバグが行えます。			
		ホスト・マシン		オーダ名称(品名)	
			OS	供給媒体	
		PC-9800シリーズ	MS-DOS + Windows™	3.5インチ2HD	μ SAA13ID78K3
				5インチ2HD	μ SAA10ID78K3
		IBM PC/AT およびその互換機 (日本語Windows)	PC DOS + Windows	3.5インチ2HC	μ SAB13ID78K3
				5インチ2HC	μ SAB10ID78K3
		IBM PC/AT およびその互換機 (英語Windows)		3.5インチ2HC	μ SBB13ID78K3
				5インチ2HC	μ SBB10ID78K3
		デバイス・ファイル (DF78365)	デバイス固有の情報が入ったファイルです。アセンブラ(RA78K3)、Cコンパイラ(CC78K3)、統合ディバグ(ID78K3)と組み合わせて使用します。		
	ホスト・マシン		オーダ名称(品名)		
			OS	供給媒体	
	PC-9800シリーズ		MS-DOS	3.5インチ2HD	μ S5A13DF78365
5インチ2HD				μ S5A10DF78365	
IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS		3.5インチ2HC	μ S7B13DF78365	
			5インチ2HC	μ S7B10DF78365	

備考 統合ディバグ、デバイス・ファイルの動作は、上記のホスト・マシンとOS上でのみ保証されます。

開発ツール構成 (統合ディバッガを使用する場合)



注 ソケットは、市販品をご使用ください。

備考1 この図では、ホスト・マシンをデスクトップ型パソコンで代表しています。

2 この図では、ソフトウェアの供給媒体を3.5インチFDで代表しています。

(2) 組み込み用ソフトウェア

プログラム開発やメンテナンスをより効率的に行うために次の組み込み用ソフトウェアを用意しています。

リアルタイムOS

リアルタイムOS (RX78K/)注	RX78K/ は、リアルタイム性の要求される制御分野を対象として、マルチタスク環境を実現することを目的としています。CPUのアイドル時間を他の処理に割り当て、システム全体としての性能の向上を図ることができます。		
	RX78K/ では、μITRON仕様に準拠したシステム・コールを提供しています。		
	RX78K/ パッケージでは、RX78K/ のニュークリアスと複数の情報テーブルを作成するためのツール(コンフィギュレータ)を提供します。		
	ホスト・マシン		オーダ名称(品名)
		OS	供給媒体
PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	未定
		5インチ2HD	未定
IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS	3.5インチ2HC	未定
		5インチ2HC	未定

注 開発中

注意 ご購入される場合、事前に購入申込書にご記入のうえ、使用許諾契約書を締結する必要があります。

備考 RX78K/ リアルタイムOSを使用するときは、RA78K3 アセンブラ・パッケージ(別売)が必要です。

ファジィ推論開発支援システム

ファジィ知識データ作成ツール (FE9000, FE9200)	ファジィ知識データ (ファジィ・ルールおよびメンバシップ関数) の入力 / 編集 (エディット) と評価 (シミュレーション) を支援するプログラムです。			
	ホスト・マシン		オーダ名称 (品名)	
		OS	供給媒体	
	PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	μ S5A13FE9000
			5インチ2HD	μ S5A10FE9000
IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS + Windows	3.5インチ2HC	μ S7B13FE9200	
		5インチ2HC	μ S7B10FE9200	
トランスレータ (FT78K3) 注	ファジィ知識データ作成ツールを用いて得たファジィ知識データをRA78K3用のアセンブラ・ソース・プログラムに変換するプログラムです。			
	ホスト・マシン		オーダ名称 (品名)	
		OS	供給媒体	
	PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	μ S5A13FT78K3
			5インチ2HD	μ S5A10FT78K3
IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS	3.5インチ2HC	μ S7B13FT78K3	
		5インチ2HC	μ S7B10FT78K3	
ファジィ推論モジュール (FI78K/) 注	ファジィ推論を実行するプログラムです。トランスレータで変換されたファジィ知識データとリンクすることでファジィ推論を実行します。			
	ホスト・マシン		オーダ名称 (品名)	
		OS	供給媒体	
	PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	μ S5A13FI78K3
			5インチ2HD	μ S5A10FI78K3
IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS	3.5インチ2HC	μ S7B13FI78K3	
		5インチ2HC	μ S7B10FI78K3	
ファジィ推論ディバग्ガ (FD78K/)	インサーキット・エミュレータを使用し、ファジィ知識データをハードウェア・レベルで評価, 調整するための支援ソフトウェアです。			
	ホスト・マシン		オーダ名称 (品名)	
		OS	供給媒体	
	PC-9800シリーズ	MS-DOS	3.5インチ2HD	μ S5A13FD78K3
			5インチ2HD	μ S5A10FD78K3
IBM PC/AT およびその互換機	PC DOS	3.5インチ2HC	μ S7B13FD78K3	
		5インチ2HC	μ S7B10FD78K3	

注 開発中

CMOSデバイスの一般的注意事項

静電気対策（MOS全般）

注意 MOSデバイス取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。

MOSデバイスは強い静電気によってゲート絶縁破壊を生じることがあります。運搬や保存の際には、NECが出荷梱包に使用している導電性のトレイやマガジン・ケース、または導電性の緩衝材、金属ケースなどを利用し、組み立て工程にはアースを施してください。プラスチック板上に放置したり、端子を触ったりしないでください。

また、MOSデバイスを実装したボードについても同様の扱いをしてください。

未使用入力の処理（CMOS特有）

注意 CMOSデバイスの入力レベルは固定してください。

バイポーラやNMOSのデバイスと異なり、CMOSデバイスの入力に何も接続しない状態で動作させると、ノイズなどに起因する中間レベル入力が生じ、内部で貫通電流が流れて誤動作を引き起こす恐れがあります。プルアップかプルダウンによって入力レベルを固定してください。また、未使用端子が出力となる可能性（タイミングは規定しません）を考慮すると、個別に抵抗を介してV_{DD}またはGNDに接続することが有効です。

資料中に「未使用端子の処理」について記載のある製品については、その内容を守ってください。

初期化以前の状態（MOS全般）

注意 電源投入時、MOSデバイスの初期状態は不定です。

分子レベルのイオン注入量等で特性が決定するため、初期状態は製造工程の管理外です。電源投入時の端子の出力状態や入出力設定、レジスタ内容などは保証しておりません。ただし、リセット動作やモード設定で定義している項目については、これらの動作ののちに保証の対象となります。

リセット機能を持つデバイスの電源投入後は、まずリセット動作を実行してください。

QTOPは、日本電気株式会社の商標です。

MS-DOS, Windowsは、米国マイクロソフト社の商標です。

PC/AT, PC DOSは、米国IBM社の商標です。

HP9000シリーズ700, HP-UXは、米国ヒューレット・パカード社の商標です。

SPARCstationは、米国SPARC International, Inc. の商標です。

SunOSは、米国サン・マイクロシステムズ社の商標です。

NEWS, NEWS-OSは、ソニー株式会社の商標です。

TRONは、The Realtime Operating system Nucleusの略称です。

ITRONは、Industrial TRONの略称です。

本製品が外国為替および外国貿易管理法の規定による戦略物資等(または役務)に該当するか否かは、ユーザー(仕様を決定した者)が判定してください。

文書による当社の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。
 本資料に記載された製品の使用もしくは本資料に記載の情報の使用に際して、当社は当社もしくは第三者の知的所有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。上記使用に起因する第三者所有の権利にかかわる問題が発生した場合、当社はその責を負うものではありませんのでご了承ください。
 当社は品質、信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生します。当社半導体製品の故障により結果として、人身事故、火災事故、社会的な損害等を生じさせない冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等安全設計に十分ご注意願います。
 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「特別水準」およびお客様に品質保証プログラムを指定して頂く「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認の上ご使用願います。
 標準水準：コンピュータ、OA機器、通信機器、計測機器、AV機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット
 特別水準：輸送機器(自動車、列車、船舶等)、交通用信号機器、防災/防犯装置、各種安全装置、生命維持を直接の目的としない医療機器
 特定水準：航空機器、航空宇宙機器、海底中継機器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器、生命維持のための装置またはシステム等
 当社製品のデータ・シート/データ・ブック等の資料で、特に品質水準の表示がない場合は標準水準製品であることを表します。当社製品を上記の「標準水準」の用途以外でご使用をお考えのお客様は、必ず事前に当社販売窓口までご相談頂きますようお願い致します。
 この製品は耐放射線設計をしておりません。

M4 94.11

— お問い合わせは、最寄りのNECへ —

【営業関係お問い合わせ先】

半導体第一販売事業部 半導体第二販売事業部 半導体第三販売事業部	〒108-01 東京都港区芝五丁目7番1号(NEC本社ビル)	東京 (03)3454-1111 (大代表)
中部支社 半導体販売部	〒460 名古屋市中区錦一丁目17番1号(NEC中部ビル)	名古屋 (052)222-2170
関西支社 半導体第一販売部 半導体第二販売部 半導体第三販売部	〒540 大阪市中央区城見一丁目4番24号(NEC関西ビル)	大阪 (06) 945-3178 大阪 (06) 945-3200 大阪 (06) 945-3208
北海道支社 東北支社 岩手支店 山形支店 郡山支店 いわき支店 長岡支店 土浦支店 水戸支店 神奈川支社 群馬支店 太田支店	札幌 (011)231-0161 仙台 (022)261-5511 盛岡 (0196)51-4344 山形 (0236)23-5511 郡山 (0249)23-5511 いわき (0246)21-5511 長岡 (0258)36-2155 土浦 (0298)23-6161 水戸 (0292)26-1717 横浜 (045)324-5511 高崎 (0273)26-1255 太田 (0276)46-4011	宇都宮支店 宇都宮 (028)621-2281 小山支店 小山 (0285)24-5011 長野支社 長野 (026)235-1444 松本支店 松本 (0263)35-1666 上諏訪支店 上諏訪 (0266)53-5350 甲府支店 甲府 (0552)24-4141 埼玉支社 大宮 (048)641-1411 立川支社 立川 (0425)26-5981 千葉支社 千葉 (043)238-8116 静岡支社 静岡 (054)255-2211 北陸支社 金沢 (0762)23-1621 福井支店 福井 (0776)22-1866
富山支店 三重支店 京都支社 神戸支社 中国支社 鳥取支店 岡山支店 四国支社 新居浜支店 松山支店 九州支社 北九州支店	富山 (0764)31-8461 津 (0592)25-7341 京都 (075)344-7824 神戸 (078)333-3854 広島 (082)242-5504 鳥取 (0857)27-5311 岡山 (086)225-4455 高松 (0878)36-1200 新居浜 (0897)32-5001 松山 (089)945-4111 福岡 (092)271-7700 北九州 (093)541-2887	

【本資料に関する技術お問い合わせ先】

半導体ソリューション技術本部 マイクロコンピュータ技術部	〒210 川崎市幸区塚越三丁目484番地	川崎 (044)548-7924	半導体 インフォメーションセンター FAX(044)548-7900 (FAXにてお願い致します)
半導体販売技術本部 東日本販売技術部	〒108-01 東京都港区芝五丁目7番1号(NEC本社ビル)	東京 (03)3798-9619	
半導体販売技術本部 中部販売技術部	〒460 名古屋市中区錦一丁目17番1号(NEC中部ビル)	名古屋 (052)222-2125	
半導体販売技術本部 西日本販売技術部	〒540 大阪市中央区城見一丁目4番24号(NEC関西ビル)	大阪 (06) 945-3383	