

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。

# M16C/6N グループ ( M16C/6N4 )

ハードウェアマニュアル

ルネサスマイクロコンピュータ

M16C ファミリ / M16C/60 シリーズ

本資料に記載の全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサス エレクトロニクスは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。  
ルネサス エレクトロニクスのホームページなどにより公開される最新情報をご確認ください。

#### 安全設計に関するお願い

- ・弊社は品質、信頼性の向上に努めておりますが、半導体製品は故障が発生したり、誤動作する場合があります。弊社の半導体製品の故障又は誤動作によって結果として、人身事故火災事故、社会的損害などを生じさせないような安全性を考慮した冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計などの安全設計に十分ご留意ください。

#### 本資料ご利用に際しての留意事項

- ・本資料は、お客様が用途に応じた適切なルネサス テクノロジー製品をご購入いただくための参考資料であり、本資料中に記載の技術情報についてルネサス テクノロジーが所有する知的財産権その他の権利の実施、使用を許諾するものではありません。
- ・本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例の使用に起因する損害、第三者所有の権利に対する侵害に関し、ルネサス テクノロジーは責任を負いません。
- ・本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサス テクノロジーは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。ルネサス テクノロジー半導体製品のご購入に当たりましては、事前にルネサス テクノロジー、ルネサス販売または特約店へ最新の情報をご確認頂きますとともに、ルネサス テクノロジーホームページ (<http://www.renesas.com>) などを通じて公開される情報に常にご注意ください。
- ・本資料に記載した情報は、正確を期すため、慎重に制作したものです。万一本資料の記述誤りに起因する損害がお客様に生じた場合には、ルネサス テクノロジーはその責任を負いません。
- ・本資料に記載の製品データ、図、表に示す技術的な内容、プログラム及びアルゴリズムを流用する場合は、技術内容、プログラム、アルゴリズム単位で評価するだけでなく、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。ルネサス テクノロジーは、適用可否に対する責任を負いません。
- ・本資料に記載された製品は、人命にかかわるような状況の下で使用される機器あるいはシステムに用いられることを目的として設計、製造されたものではありません。本資料に記載の製品を運輸、移動体用、医療用、航空宇宙用、原子力制御用、海底中継用機器あるいはシステムなど、特殊用途へのご利用をご検討の際には、ルネサス テクノロジー、ルネサス販売または特約店へご照会ください。
- ・本資料の転載、複製については、文書によるルネサス テクノロジーの事前の承諾が必要です。
- ・本資料に関し詳細についてのお問い合わせ、その他お気づきの点がございましたらルネサス テクノロジー、ルネサス販売または特約店までご照会ください。

## 製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本文を参照してください。なお、本マニュアルの本文と異なる記載がある場合は、本文の記載が優先するものとします。

### 1. 未使用端子の処理

【注意】未使用端子は、本文の「未使用端子の処理」に従って処理してください。

CMOS製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI周辺のノイズが印加され、LSI内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。未使用端子は、本文「未使用端子の処理」で説明する指示に従い処理してください。

### 2. 電源投入時の処置

【注意】電源投入時は、製品の状態は不定です。

電源投入時には、LSIの内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。

同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

### 3. リザーブアドレスのアクセス禁止

【注意】リザーブアドレスのアクセスを禁止します。

アドレス領域には、将来の機能拡張用に割り付けられているリザーブアドレスがあります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

### 4. クロックについて

【注意】リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。

プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

### 5. 製品間の相違について

【注意】型名の異なる製品に変更する場合は、事前に問題ないことをご確認下さい。

同じグループのマイコンでも型名が違くと、内部メモリ、レイアウトパターンの相違などにより、特性が異なる場合があります。型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。

(このページは白紙です)

# このマニュアルの使い方

## 1. 目的と対象者

このマニュアルは、本マイコンのハードウェア機能と電気的特性をユーザに理解していただくためのマニュアルです。本マイコンを用いた応用システムを設計するユーザを対象にしています。このマニュアルを使用するには、電気回路、論理回路、マイクロコンピュータに関する基本的な知識が必要です。

このマニュアルは、大きく分類すると、製品の概要、CPU、システム制御機能、周辺機能、電気的特性、使用上の注意で構成されています。

本マイコンは、注意事項を十分確認の上、使用してください。注意事項は、各章の本文中、各章の最後、注意事項の章に記載しています。

改訂記録は旧版の記載内容に対して訂正または追加した主な箇所をまとめたものです。改訂内容すべてを記載したものではありません。詳細は、このマニュアルの本文でご確認ください。

M16C/6Nグループ(M16C/6N4)では次のドキュメントを用意しています。ドキュメントは最新版を使用してください。最新版はルネサス テクノロジホームページに掲載されています。

ドキュメントの種類	記載内容	資料名	資料番号
データシート	ハードウェアの概要と電気的特性	M16C/6Nグループ (M16C/6N4) データシート	RJJ03B0003
ハードウェアマニュアル	ハードウェアの仕様(ピン配置、メモリマップ、周辺機能の仕様、電気的特性、タイミング)と動作説明 周辺機能の使用方法はアプリケーションノートを参照してください。	M16C/6Nグループ (M16C/6N4) ハードウェアマニュアル	本ハードウェア マニュアル (RJJ09B0006)
ソフトウェアマニュアル	CPU命令セットの説明	M16C/60、M16C/20、 M16C/Tinyシリーズ ソフトウェアマニュアル	RJJ09B0136
アプリケーションノート	周辺機能の使用手法、応用例 参考プログラム アセンブリ言語、C言語によるプログラムの作成方法	ルネサス テクノロジホームページに 掲載されています。	
RENESAS TECHNICAL UPDATE	製品の仕様、ドキュメント等に関する速報		

## 2. 数や記号の表記

このマニュアルで使用するレジスタ名やビット名、数字や記号の表記の凡例を以下に説明します。

### (1) レジスタ名、ビット名、端子名

本文中では、シンボルで表記します。シンボルの後にレジスタ、ビット、端子を付けて区別します。

(例) PM0レジスタのPM03ビット

P3\_5端子、VCC端子

### (2) 数の表記

2進数は数字の後に「b」を付けます。ただし、1ビットの値の場合は何も付けません。16進数は数字の後に「h」を付けます。10進数には数字の後に何も付けません。

(例) 2進数 : 11b

16進数 : EFA0h

10進数 : 1234



### 3. レジスタの表記

レジスタ図で使用する記号、用語を以下に説明します。

・・・レジスタ

ビット シンボル	ビット名	機 能	RW
・・・0	・・・ビット	b1b0 00:・・・ 01:・・・ 10:設定しないでください 11:・・・	RW <span style="border: 1px solid black; border-radius: 50%; padding: 2px;">*</span> 2
・・・1			RW
-( b2)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は不定。		- <span style="border: 1px solid black; border-radius: 50%; padding: 2px;">*</span> 3
-( b4-b3)	予約ビット	“0”にしてください	WO <span style="border: 1px solid black; border-radius: 50%; padding: 2px;">*</span> 4
・・・5	・・・ビット	動作モードによって機能が異なる	RW
・・・6			RW
・・・7	・・・ビット	0:・・・ 1:・・・	RO

シンボル  
・・・

アドレス  
・・・

リセット後の値  
00h

\*1  
空白 : 用途に応じて“0”または“1”にしてください。  
0 : “0”にしてください。  
1 : “1”にしてください。  
x : 何も配置されていないビットです。

\*2  
RW : 読むとビットの状態が読めます。書くと有効データになります。  
RO : 読むとビットの状態が読めます。書いた値は無効になります。  
WO : 書くと有効データになります。ビットの状態は読めません。  
- : 何も配置されていないビットです。

\*3  
・ 予約ビット  
予約ビットです。指定された値にしてください。

\*4  
・ 何も配置されていない  
該当ビットには何も配置されていません。将来、周辺展開により新しい機能を持つ  
可能性がありますので、書く場合は“0”を書いてください。  
・ 設定しないでください  
設定した場合の動作は保証されません。  
・ 動作モードによって機能が異なる  
周辺機能のモードによってビットの機能が変わります。各モードのレジスタ図を参照して  
ください。

#### 4. 略語および略称の説明

略語/略称	フルスペル	備考
ACIA	Asynchronous Communication Interface Adapter	調歩同期式通信アダプタ
bps	bits per second	転送速度を表す単位
CRC	Cyclic Redundancy Check	巡回冗長検査
DMA	Direct Memory Access	
DMAC	Direct Memory Access Controller	
GSM	Global System for Mobile Communications	
Hi-Z	High Impedance	
IEBus	Inter Equipment bus	NEC エレクトロニクス社提唱の通信方式
I/O	Input/Output	入出力
IrDA	Infrared Data Association	赤外線データアソシエーション
LSB	Least Significant Bit	最下位ビット
MSB	Most Significant Bit	最上位ビット
NC	Non-Connection	未接続端子
PLL	Phase Locked Loop	位相ロックループ
PWM	Pulse Width Modulation	パルス幅変調
SFR	Special Function Registers	周辺回路制御用レジスタ群
SIM	Subscriber Identity Module	ISO-7816規定のIC カード
UART	Universal Asynchronous Receiver/Transmitter	非同期シリアルインタフェース
VCO	Voltage Controlled Oscillator	電圧制御発振器

# 目次

番地別ページ早見表 .....	B-1
1 . 概要 .....	1
1.1 応用 .....	1
1.2 性能概要 .....	2
1.3 ブロック図 .....	3
1.4 製品一覧 .....	4
1.5 ピン接続図 .....	5
1.6 端子の機能説明 .....	9
2 . 中央演算処理装置( CPU ).....	12
2.1 データレジスタ( R0、 R1、 R2、 R3 ).....	12
2.2 アドレスレジスタ( A0、 A1 ).....	12
2.3 フレームベースレジスタ( FB ).....	13
2.4 割り込みテーブルレジスタ( INTB ).....	13
2.5 プログラムカウンタ( PC ).....	13
2.6 ユーザスタックポインタ( USP )、 割り込みスタックポインタ( ISP ).....	13
2.7 スタティックベースレジスタ( SB ).....	13
2.8 フラグレジスタ( FLG ).....	13
2.8.1 キャリフラグ( Cフラグ ).....	13
2.8.2 デバッグフラグ( Dフラグ ).....	13
2.8.3 ゼロフラグ( Zフラグ ).....	13
2.8.4 サインフラグ( Sフラグ ).....	13
2.8.5 レジスタバンク指定フラグ( Bフラグ ).....	13
2.8.6 オーバフローフラグ( Oフラグ ).....	13
2.8.7 割り込み許可フラグ( Iフラグ ).....	13
2.8.8 スタックポインタ指定フラグ( Uフラグ ).....	13
2.8.9 プロセッサ割り込み優先レベル( IPL ).....	13
2.8.10 予約領域 .....	13
3 . メモリ .....	14
4 . SFR .....	15
5 . リセット .....	31
5.1 ハードウェアリセット .....	31
5.1.1 電源安定時 .....	31
5.1.2 電源投入時 .....	31
5.2 ソフトウェアリセット .....	33
5.3 ウォッチドッグタイマリセット .....	33
5.4 発振停止検出リセット .....	33
5.5 内部領域の状態 .....	33
6 . プロセッサモード .....	34
6.1 プロセッサモードの種類 .....	34
6.2 プロセッサモードの設定 .....	34
7 . バス .....	40
7.1 バス形式 .....	40
7.1.1 セパレートバス .....	40
7.1.2 マルチプレクスバス .....	40

7.2	バス制御	41
7.2.1	アドレスバス	41
7.2.2	データバス	41
7.2.3	チップセレクト信号	41
7.2.4	リード信号、ライト信号	43
7.2.5	ALE信号	43
7.2.6	$\overline{\text{RDY}}$ 信号	44
7.2.7	$\overline{\text{HOLD}}$ 信号	45
7.2.8	BCLK出力	45
7.2.9	内部領域をアクセスしたときの外部バスの状態	47
7.2.10	ソフトウェアウェイト	47
8	クロック発生回路	51
8.1	クロック発生回路の種類	51
8.1.1	メインクロック	58
8.1.2	サブクロック	59
8.1.3	オンチップオシレータクロック	60
8.1.4	PLLクロック	60
8.2	CPUクロックと周辺機能クロック	62
8.2.1	CPUクロックとBCLK	62
8.2.2	周辺機能クロック	62
8.3	クロック出力機能	62
8.4	パワーコントロール	63
8.4.1	通常動作モード	63
8.4.2	ウェイトモード	65
8.4.3	ストップモード	67
8.5	発振停止、再発振検出機能	72
8.5.1	CM27ビットが $0$ (リセット)の場合の動作	72
8.5.2	CM27ビットが $1$ (発振停止、再発振検出割り込み)の場合の動作	72
8.5.3	発振停止、再発振検出機能使用方法	73
9	プロテクト	74
10	割り込み	75
10.1	割り込みの分類	75
10.2	ソフトウェア割り込み	76
10.2.1	未定義命令割り込み	76
10.2.2	オーバフロー割り込み	76
10.2.3	BRK割り込み	76
10.2.4	INT命令割り込み	76
10.3	ハードウェア割り込み	77
10.3.1	特殊割り込み	77
10.3.2	周辺機能割り込み	77
10.4	割り込みと割り込みベクタ	78
10.4.1	固定ベクタテーブル	78
10.4.2	可変ベクタテーブル	79
10.5	割り込み制御	80
10.5.1	Iフラグ	82
10.5.2	IRビット	82
10.5.3	ILVL2~ILVL0ビット、IPL	82

10.5.4	割り込みシーケンス .....	83
10.5.5	割り込み応答時間 .....	84
10.5.6	割り込み要求受付時のIPLの変化 .....	84
10.5.7	レジスタ退避 .....	85
10.5.8	割り込みルーチンからの復帰 .....	86
10.5.9	割り込み優先順位 .....	86
10.5.10	割り込み優先レベル判定回路 .....	86
10.6	$\overline{\text{INT}}$ 割り込み .....	88
10.7	$\overline{\text{NMI}}$ 割り込み .....	90
10.8	キー入力割り込み .....	90
10.9	CAN0/1ウェイクアップ割り込み .....	90
10.10	アドレス一致割り込み .....	91
11	ウォッチドッグタイマ .....	93
11.1	カウントソース保護モード .....	94
12	DMAC .....	95
12.1	転送サイクル .....	100
12.1.1	転送元番地、転送先番地の影響 .....	100
12.1.2	BYTE端子の影響 .....	100
12.1.3	ソフトウェアウェイトの影響 .....	100
12.1.4	$\overline{\text{RDY}}$ 信号の影響 .....	100
12.2	DMACの転送サイクル数 .....	102
12.3	DMA許可 .....	103
12.4	DMA要求 .....	103
12.5	チャンネルの優先順位とDMA転送タイミング .....	104
13	タイマ .....	105
13.1	タイマA .....	107
13.1.1	タイマモード .....	111
13.1.2	イベントカウンタモード .....	112
13.1.3	ワンショットタイマモード .....	117
13.1.4	パルス幅変調モード(PWMモード) .....	119
13.2	タイマB .....	122
13.2.1	タイマモード .....	125
13.2.2	イベントカウンタモード .....	126
13.2.3	パルス周期測定、パルス幅測定モード .....	127
14	三相モータ制御用タイマ機能 .....	130
15	シリアルインタフェース .....	141
15.1	UARTi .....	141
15.1.1	クロック同期形シリアルI/Oモード .....	151
15.1.2	クロック非同期形シリアルI/O(UART)モード .....	159
15.1.3	特殊モード1(I <sup>2</sup> Cモード) .....	167
15.1.4	特殊モード2 .....	176
15.1.5	特殊モード3(IEモード) .....	181
15.1.6	特殊モード4(SIMモード) (UART2) .....	183
15.2	SI/O3 .....	188
15.2.1	SI/O3動作タイミング .....	191
15.2.2	CLK極性選択 .....	191
15.2.3	SOUT3初期値設定機能 .....	192

16 . A/Dコンバータ .....	193
16.1 モードの説明 .....	197
16.1.1 単発モード .....	197
16.1.2 繰り返しモード .....	199
16.1.3 単掃引モード .....	201
16.1.4 繰り返し掃引モード0 .....	203
16.1.5 繰り返し掃引モード1 .....	205
16.2 機能 .....	207
16.2.1 分解能選択機能 .....	207
16.2.2 サンプル&ホールド .....	207
16.2.3 拡張アナログ入力端子 .....	207
16.2.4 外部オペアンプ接続モード .....	207
16.2.5 消費電流低減機能 .....	208
16.2.6 A/D変換時のセンサーの出力インピーダンス .....	208
17 . D/Aコンバータ .....	210
18 . CRC演算回路 .....	212
19 . CANモジュール .....	214
19.1 CANモジュール関連レジスタ .....	215
19.1.1 CANiメッセージボックス .....	215
19.1.2 アクセプタンスマスクレジスタ .....	215
19.1.3 CAN専用レジスタ(SFR) .....	215
19.2 CANiメッセージボックス .....	216
19.3 アクセプタンスマスクレジスタ .....	218
19.4 CAN SFRレジスタ .....	219
19.5 動作モード .....	225
19.5.1 CANリセット/初期化モード .....	225
19.5.2 CAN動作モード .....	226
19.5.3 CANスリープモード .....	226
19.5.4 CANインタフェーススリープモード .....	226
19.5.5 バスオフステート .....	227
19.6 CANモジュールシステムクロックの設定 .....	228
19.7 ビットタイミングの設定 .....	228
19.8 転送速度 .....	229
19.8.1 転送速度の算出式 .....	229
19.9 アクセプタンスフィルタ機能とマスク機能 .....	230
19.10 アクセプタンスフィルタサポートユニット(ASU) .....	231
19.11 Basic CANモード .....	232
19.12 リターンフロムバスオフ機能 .....	233
19.13 タイムスタンプカウンタとタイムスタンプ機能 .....	233
19.14 リッスンオンリーモード .....	233
19.15 CAN受信とCAN送信 .....	234
19.15.1 受信 .....	235
19.15.2 送信 .....	236
19.16 CAN割り込み .....	237

20 . プログラマブル入出力ポート .....	238
20.1 PDiレジスタ .....	238
20.2 Piレジスタ .....	238
20.3 PURjレジスタ .....	238
20.4 PCRレジスタ .....	239
21 . フラッシュメモリ版 .....	251
21.1 メモリ配置 .....	252
21.1.1 ブートモード .....	252
21.2 フラッシュメモリ書き換え禁止機能 .....	253
21.2.1 ROMコードプロテクト機能 .....	253
21.2.2 IDコードチェック機能 .....	253
21.3 CPU書き換えモード .....	255
21.3.1 EW0モード .....	256
21.3.2 EW1モード .....	256
21.3.3 FMR0、FMR1レジスタ .....	257
21.3.4 CPU書き換えモードの注意事項 .....	262
21.3.5 ソフトウェアコマンド .....	264
21.3.6 データ保護機能 .....	269
21.3.7 ステータスレジスタ(SRDレジスタ) .....	269
21.3.8 フルステータスチェック .....	271
21.4 標準シリアル入出力モード .....	273
21.4.1 IDコードチェック機能 .....	273
21.4.2 標準シリアル入出力モード1および2時の端子処理例 .....	277
21.5 パラレル入出力モード .....	278
21.5.1 ブートROM領域 .....	278
21.5.2 ROMコードプロテクト機能 .....	278
21.6 CAN入出力モード .....	279
21.6.1 IDコードチェック機能 .....	279
21.6.2 CAN入出力モード時の端子処理例 .....	282
21.7 電気的特性 .....	283
21.7.1 電気的特性(T/V-ver.) .....	283
21.7.2 電気的特性(Normal-ver.) .....	284
22 . 電気的特性 .....	285
22.1 電気的特性(T/V-ver.) .....	285
22.2 電気的特性(Normal-ver.) .....	306
23 . 使用上の注意 .....	342
23.1 SFR .....	342
23.2 外部バス .....	343
23.3 PLL周波数シンセサイザ .....	344
23.4 パワーコントロール .....	345
23.5 プロテクト .....	347
23.6 割り込み .....	348
23.6.1 00000h番地の読み出し .....	348
23.6.2 SPの設定 .....	348
23.6.3 NMI割り込み .....	348
23.6.4 割り込み要因の変更 .....	349
23.6.5 INT割り込み .....	349
23.6.6 割り込み制御レジスタの変更 .....	350
23.6.7 ウォッチドッグタイマ割り込み .....	350

23.7	DMAC .....	351
23.7.1	DMiCONレジスタのDMAEビットへの書き込み .....	351
23.8	タイマ .....	352
23.8.1	タイマA .....	352
23.8.2	タイマB .....	355
23.9	シリアルインタフェース .....	357
23.9.1	クロック同期形シリアル/Oモード .....	357
23.9.2	特殊モード .....	358
23.9.3	SI/O3 .....	359
23.10	A/Dコンバータ .....	360
23.11	CANモジュール .....	362
23.11.1	CiSTRレジスタの読み出し .....	362
23.11.2	CAN動作モードとCANリセットモードの移行 .....	364
23.11.3	消費電流を小さくするためのポイント .....	365
23.14.4	標準ブートプログラム使用時のCANトランシーバ制御 .....	366
23.12	プログラマブル入出力ポート .....	367
23.13	フラッシュメモリ版とマスクROM版の相違点 .....	368
23.14	マスクROM版 .....	369
23.15	フラッシュメモリ版 .....	370
23.15.1	フラッシュメモリ書き換え禁止機能 .....	370
23.15.2	ストップモード .....	370
23.15.3	ウェイトモード .....	370
23.15.4	低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード .....	370
23.15.5	コマンド、データの書き込み .....	370
23.15.6	プログラムコマンド .....	370
23.15.7	ロックビットプログラムコマンド .....	370
23.15.8	動作速度 .....	370
23.15.9	使用禁止命令 .....	371
23.15.10	割り込み .....	371
23.15.11	アクセス方法 .....	371
23.15.12	ユーザROM領域の書き換え .....	371
23.15.13	DMA転送 .....	371
23.16	標準ブートプログラムによるフラッシュメモリ書き込み .....	372
23.16.1	シリアルを利用した書き込みを行う場合 .....	372
23.16.2	CANを利用した書き込みを行う場合 .....	372
23.17	ノイズ .....	373

付録1	外形寸法図 .....	374
-----	-------------	-----

レジスタ索引 .....	375
--------------	-----

本資料はできる限り正確を期すよう努力をしておりますが、誤記がありましたときはご容赦ください。  
また、機能向上や性能向上のために仕様を変更する場合がありますので、最新版をご使用ください。



## 番地別ページ早見表

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0000h			
0001h			
0002h			
0003h			
0004h	プロセッサモードレジスタ0	PM0	35
0005h	プロセッサモードレジスタ1	PM1	36
0006h	システムクロック制御レジスタ0	CM0	53
0007h	システムクロック制御レジスタ1	CM1	54
0008h	チップセレクト制御レジスタ	CSR	41
0009h	アドレス一致割り込み許可レジスタ	AIER	92
000Ah	プロテクトレジスタ	PRCR	74
000Bh			
000Ch	発振停止検出レジスタ	CM2	55
000Dh			
000Eh	ウォッチドッグタイマスタートレジスタ	WDTS	94
000Fh	ウォッチドッグタイマ制御レジスタ	WDC	94
0010h			
0011h	アドレス一致割り込みレジスタ0	RMAD0	92
0012h			
0013h			
0014h			
0015h	アドレス一致割り込みレジスタ1	RMAD1	92
0016h			
0017h			
0018h			
0019h			
001Ah			
001Bh	チップセレクト拡張制御レジスタ	CSE	47
001Ch	PLL制御レジスタ0	PLC0	57
001Dh			
001Eh	プロセッサモードレジスタ2	PM2	57
001Fh			
0020h			
0021h	DMA0ソースポインタ	SAR0	99
0022h			
0023h			
0024h			
0025h	DMA0ディスティネーションポインタ	DAR0	99
0026h			
0027h			
0028h	DMA0転送カウンタ	TCR0	99
0029h			
002Ah			
002Bh			
002Ch	DMA0制御レジスタ	DM0CON	98
002Dh			
002Eh			
002Fh			
0030h			
0031h	DMA1ソースポインタ	SAR1	99
0032h			
0033h			
0034h			
0035h	DMA1ディスティネーションポインタ	DAR1	99
0036h			
0037h			
0038h	DMA1転送カウンタ	TCR1	99
0039h			
003Ah			
003Bh			
003Ch	DMA1制御レジスタ	DM1CON	98
003Dh			
003Eh			
003Fh			

空欄はすべて予約領域です。

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0040h			
0041h	CAN0/1ウェイクアップ割り込み制御レジスタ	C01WKIC	80
0042h	CAN0受信完了割り込み制御レジスタ	C0RECIC	80
0043h	CAN0送信完了割り込み制御レジスタ	C0TRMIC	80
0044h	INT3割り込み制御レジスタ	INT3IC	81
0045h	タイマB5割り込み制御レジスタ	TB5IC	80
0046h	タイマB4割り込み制御レジスタ	TB4IC	80
	UART1バス衝突検出割り込み制御レジスタ	U1BCNIC	80
0047h	タイマB3割り込み制御レジスタ	TB3IC	80
	UART0バス衝突検出割り込み制御レジスタ	U0BCNIC	80
0048h	CAN1受信完了割り込み制御レジスタ	C1RECIC	81
	INT5割り込み制御レジスタ	INT5IC	81
	CAN1送信完了割り込み制御レジスタ	C1TRMIC	81
0049h	SI/O3割り込み制御レジスタ	S3IC	81
	INT4割り込み制御レジスタ	INT4IC	81
004Ah	UART2バス衝突検出割り込み制御レジスタ	U2BCNIC	80
004Bh	DMA0割り込み制御レジスタ	DM0IC	80
004Ch	DMA1割り込み制御レジスタ	DM1IC	80
004Dh	CAN0/1ステート、エラー割り込み制御レジスタ	C01ERRIC	80
004Eh	A/D変換割り込み制御レジスタ	ADIC	80
	キー入力割り込み制御レジスタ	KUPIC	80
004Fh	UART2送信割り込み制御レジスタ	S2TIC	80
0050h	UART2受信割り込み制御レジスタ	S2RIC	80
0051h	UART0送信割り込み制御レジスタ	S0TIC	80
0052h	UART0受信割り込み制御レジスタ	S0RIC	80
0053h	UART1送信割り込み制御レジスタ	S1TIC	80
0054h	UART1受信割り込み制御レジスタ	S1RIC	80
0055h	タイマA0割り込み制御レジスタ	TA0IC	80
0056h	タイマA1割り込み制御レジスタ	TA1IC	80
0057h	タイマA2割り込み制御レジスタ	TA2IC	80
0058h	タイマA3割り込み制御レジスタ	TA3IC	80
0059h	タイマA4割り込み制御レジスタ	TA4IC	80
005Ah	タイマB0割り込み制御レジスタ	TB0IC	80
005Bh	タイマB1割り込み制御レジスタ	TB1IC	80
005Ch	タイマB2割り込み制御レジスタ	TB2IC	80
005Dh	INT0割り込み制御レジスタ	INT0IC	81
005Eh	INT1割り込み制御レジスタ	INT1IC	81
005Fh	INT2割り込み制御レジスタ	INT2IC	81
0060h			
0061h			
0062h	CAN0スロット0：メッセージ識別子/DLC		
0063h			
0064h			
0065h			
0066h			
0067h			
0068h			
0069h	CAN0スロット0：データフィールド		
006Ah			
006Bh			
006Ch			
006Dh			
006Eh	CAN0スロット0：タイムスタンプ		
006Fh			
0070h			
0071h			
0072h	CAN0スロット1：メッセージ識別子/DLC		
0073h			
0074h			
0075h			
0076h			
0077h			
0078h			
0079h	CAN0スロット1：データフィールド		
007Ah			
007Bh			
007Ch			
007Dh			
007Eh	CAN0スロット1：タイムスタンプ		
007Fh			

216  
217

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0080h	CAN0スロット2：メッセージ識別子/DLC		
0081h			
0082h			
0083h			
0084h			
0085h	CAN0スロット2：データフィールド		
0086h			
0087h			
0088h			
0089h			
008Ah	CAN0スロット2：タイムスタンプ		
008Bh			
008Ch			
008Dh			
008Eh			
008Fh	CAN0スロット3：メッセージ識別子/DLC		
0090h			
0091h			
0092h			
0093h			
0094h	CAN0スロット3：データフィールド		
0095h			
0096h			
0097h			
0098h			
0099h	CAN0スロット3：タイムスタンプ		
009Ah			
009Bh			
009Ch			
009Dh			
009Eh	CAN0スロット4：メッセージ識別子/DLC		
009Fh			
00A0h			
00A1h			
00A2h			
00A3h	CAN0スロット4：データフィールド		
00A4h			
00A5h			
00A6h			
00A7h			
00A8h	CAN0スロット4：タイムスタンプ		
00A9h			
00AAh			
00ABh			
00ACh			
00ADh	CAN0スロット5：メッセージ識別子/DLC		
00AEh			
00AFh			
00B0h			
00B1h			
00B2h	CAN0スロット5：データフィールド		
00B3h			
00B4h			
00B5h			
00B6h			
00B7h	CAN0スロット5：タイムスタンプ		
00B8h			
00B9h			
00BAh			
00Bh			
00BCh			
00BDh			
00BEh			
00BFh			

216  
217

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
00C0h	CAN0スロット6：メッセージ識別子/DLC		
00C1h			
00C2h			
00C3h			
00C4h			
00C5h	CAN0スロット6：データフィールド		
00C6h			
00C7h			
00C8h			
00C9h			
00CAh	CAN0スロット6：タイムスタンプ		
00CBh			
00CCh			
00CDh			
00CEh			
00CFh	CAN0スロット7：メッセージ識別子/DLC		
00D0h			
00D1h			
00D2h			
00D3h			
00D4h	CAN0スロット7：データフィールド		
00D5h			
00D6h			
00D7h			
00D8h			
00D9h	CAN0スロット7：タイムスタンプ		
00DAh			
00DBh			
00DCh			
00DDh			
00DEh	CAN0スロット8：メッセージ識別子/DLC		
00DFh			
00E0h			
00E1h			
00E2h			
00E3h	CAN0スロット8：データフィールド		
00E4h			
00E5h			
00E6h			
00E7h			
00E8h	CAN0スロット8：タイムスタンプ		
00E9h			
00EAh			
00EBh			
00ECh			
00EDh	CAN0スロット9：メッセージ識別子/DLC		
00EEh			
00EFh			
00F0h			
00F1h			
00F2h	CAN0スロット9：データフィールド		
00F3h			
00F4h			
00F5h			
00F6h			
00F7h	CAN0スロット9：タイムスタンプ		
00F8h			
00F9h			
00FAh			
00FBh			
00FCh			
00FDh			
00FEh			
00FFh			

216  
217

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0100h	CAN0スロット10：メッセージ識別子/DLC		
0101h			
0102h			
0103h			
0104h			
0105h	CAN0スロット10：データフィールド		
0106h			
0107h			
0108h			
0109h			
010Ah			
010Bh			
010Ch			
010Dh			
010Eh	CAN0スロット10：タイムスタンプ		
010Fh			
0110h	CAN0スロット11：メッセージ識別子/DLC		
0111h			
0112h			
0113h			
0114h			
0115h			
0116h	CAN0スロット11：データフィールド		
0117h			
0118h			
0119h			
011Ah			
011Bh			
011Ch			
011Dh			
011Eh	CAN0スロット11：タイムスタンプ		
011Fh			
0120h	CAN0スロット12：メッセージ識別子/DLC		
0121h			
0122h			
0123h			
0124h			
0125h			
0126h	CAN0スロット12：データフィールド		
0127h			
0128h			
0129h			
012Ah			
012Bh			
012Ch			
012Dh			
012Eh	CAN0スロット12：タイムスタンプ		
012Fh			
0130h	CAN0スロット13：メッセージ識別子/DLC		
0131h			
0132h			
0133h			
0134h			
0135h			
0136h	CAN0スロット13：データフィールド		
0137h			
0138h			
0139h			
013Ah			
013Bh			
013Ch			
013Dh			
013Eh	CAN0スロット13：タイムスタンプ		
013Fh			

216  
217

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0140h	CAN0スロット14：メッセージ識別子/DLC		
0141h			
0142h			
0143h			
0144h			
0145h	CAN0スロット14：データフィールド		
0146h			
0147h			
0148h			
0149h			
014Ah			
014Bh			
014Ch			
014Dh			
014Eh	CAN0スロット14：タイムスタンプ		
014Fh			
0150h	CAN0スロット15：メッセージ識別子/DLC		
0151h			
0152h			
0153h			
0154h			
0155h			
0156h	CAN0スロット15：データフィールド		
0157h			
0158h			
0159h			
015Ah			
015Bh			
015Ch			
015Dh			
015Eh	CAN0スロット15：タイムスタンプ		
015Fh			
0160h	CAN0グローバルマスクレジスタ	C0GMR	218
0161h			
0162h			
0163h			
0164h			
0165h			
0166h	CAN0ローカルマスクAレジスタ	C0LMAR	218
0167h			
0168h			
0169h			
016Ah			
016Bh			
016Ch	CAN0ローカルマスクBレジスタ	C0LMBR	218
016Dh			
016Eh			
016Fh			
0170h			
0171h			
0172h			
0173h			
0174h			
0175h			
0176h			
0177h			
0178h			
0179h			
017Ah			
017Bh			
017Ch			
017Dh			
017Eh			
017Fh			

216  
217

空欄はすべて予約領域です。

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0180h			
0181h			
0182h			
0183h			
0184h			
0185h			
0186h			
0187h			
0188h			
0189h			
018Ah			
018Bh			
018Ch			
018Dh			
018Eh			
018Fh			
0190h			
0191h			
0192h			
0193h			
0194h			
0195h			
0196h			
0197h			
0198h			
0199h			
019Ah			
019Bh			
019Ch			
019Dh			
019Eh			
019Fh			
01A0h			
01A1h			
01A2h			
01A3h			
01A4h			
01A5h			
01A6h			
01A7h			
01A8h			
01A9h			
01AAh			
01ABh			
01ACh			
01ADh			
01AEh			
01AFh			
01B0h			
01B1h			
01B2h			
01B3h			
01B4h			
01B5h	フラッシュメモリ制御レジスタ1	FMR1	257
01B6h			
01B7h	フラッシュメモリ制御レジスタ0	FMR0	257
01B8h			
01B9h	アドレス一致割り込みレジスタ2	RMAD2	92
01BAh			
01BBh	アドレス一致割り込み許可レジスタ2	AIER2	92
01BCh			
01BDh	アドレス一致割り込みレジスタ3	RMAD3	92
01BEh			
01BFh			

空欄はすべて予約領域です。

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
01C0h	タイマB3, B4, B5カウンタ開始フラグ	TBSR	124
01C1h			
01C2h	タイマA1-1レジスタ	TA11	135
01C3h			
01C4h	タイマA2-1レジスタ	TA21	135
01C5h			
01C6h	タイマA4-1レジスタ	TA41	135
01C7h			
01C8h	三相PWM制御レジスタ0	INVC0	132
01C9h	三相PWM制御レジスタ1	INVC1	133
01CAh	三相出力バッファレジスタ0	IDB0	134
01CBh	三相出力バッファレジスタ1	IDB1	134
01CCh	短絡防止タイマ	DTT	134
01CDh	タイマB2割り込み発生頻度設定カウンタ	ICTB2	136
01CEh			
01CFh			
01D0h	タイマB3レジスタ	TB3	123
01D1h			
01D2h	タイマB4レジスタ	TB4	123
01D3h			
01D4h	タイマB5レジスタ	TB5	123
01D5h			
01D6h			
01D7h			
01D8h			
01D9h			
01DAh			
01DBh	タイマB3モードレジスタ	TB3MR	123
01DCh	タイマB4モードレジスタ	TB4MR	125
01DDh	タイマB5モードレジスタ	TB5MR	126
01DEh	割り込み要因選択レジスタ0	IFSR0	128
01DFh	割り込み要因選択レジスタ1	IFSR1	89
01E0h	SI/O3送受信レジスタ	S3TRR	189
01E1h			
01E2h	SI/O3制御レジスタ	S3C	189
01E3h	SI/O3ビットレートレジスタ	S3BRG	189
01E4h			
01E5h			
01E6h			
01E7h			
01E8h			
01E9h			
01EAh			
01EBh			
01ECh	UART0特殊モードレジスタ4	U0SMR4	150
01EDh	UART0特殊モードレジスタ3	U0SMR3	149
01EEh	UART0特殊モードレジスタ2	U0SMR2	149
01EFh	UART0特殊モードレジスタ	U0SMR	148
01F0h	UART1特殊モードレジスタ4	U1SMR4	150
01F1h	UART1特殊モードレジスタ3	U1SMR3	149
01F2h	UART1特殊モードレジスタ2	U1SMR2	149
01F3h	UART1特殊モードレジスタ	U1SMR	148
01F4h	UART2特殊モードレジスタ4	U2SMR4	150
01F5h	UART2特殊モードレジスタ3	U2SMR3	149
01F6h	UART2特殊モードレジスタ2	U2SMR2	149
01F7h	UART2特殊モードレジスタ	U2SMR	148
01F8h	UART2送受信モードレジスタ	U2MR	146
01F9h	UART2ビットレートレジスタ	U2BRG	145
01FAh			
01FBh	UART2送信バッファレジスタ	U2TB	145
01FCh	UART2送受信制御レジスタ0	U2C0	146
01FDh	UART2送受信制御レジスタ1	U2C1	147
01FEh			
01FFh	UART2受信バッファレジスタ	U2RB	145

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0200h	CAN0メッセージ制御レジスタ0	C0MCTL0	219
0201h	CAN0メッセージ制御レジスタ1	C0MCTL1	
0202h	CAN0メッセージ制御レジスタ2	C0MCTL2	
0203h	CAN0メッセージ制御レジスタ3	C0MCTL3	
0204h	CAN0メッセージ制御レジスタ4	C0MCTL4	
0205h	CAN0メッセージ制御レジスタ5	C0MCTL5	
0206h	CAN0メッセージ制御レジスタ6	C0MCTL6	
0207h	CAN0メッセージ制御レジスタ7	C0MCTL7	
0208h	CAN0メッセージ制御レジスタ8	C0MCTL8	
0209h	CAN0メッセージ制御レジスタ9	C0MCTL9	
020Ah	CAN0メッセージ制御レジスタ10	C0MCTL10	
020Bh	CAN0メッセージ制御レジスタ11	C0MCTL11	
020Ch	CAN0メッセージ制御レジスタ12	C0MCTL12	
020Dh	CAN0メッセージ制御レジスタ13	C0MCTL13	
020Eh	CAN0メッセージ制御レジスタ14	C0MCTL14	
020Fh	CAN0メッセージ制御レジスタ15	C0MCTL15	
0210h	CAN0制御レジスタ	C0CTLR	220
0211h			
0212h	CAN0ステータスレジスタ	C0STR	221
0213h			
0214h	CAN0スロットステータスレジスタ	C0SSTR	222
0215h			
0216h	CAN0割り込み制御レジスタ	C0ICR	222
0217h			
0218h	CAN0拡張IDレジスタ	C0IDR	222
0219h			
021Ah	CAN0バスタイミング制御レジスタ	C0CONR	223
021Bh			
021Ch	CAN0受信エラーカウントレジスタ	C0RECR	224
021Dh	CAN0送信エラーカウントレジスタ	C0TECR	224
021Eh	CAN0タイムスタンプレジスタ	C0TSR	224
021Fh			
0220h	CAN1メッセージ制御レジスタ0	C1MCTL0	219
0221h	CAN1メッセージ制御レジスタ1	C1MCTL1	
0222h	CAN1メッセージ制御レジスタ2	C1MCTL2	
0223h	CAN1メッセージ制御レジスタ3	C1MCTL3	
0224h	CAN1メッセージ制御レジスタ4	C1MCTL4	
0225h	CAN1メッセージ制御レジスタ5	C1MCTL5	
0226h	CAN1メッセージ制御レジスタ6	C1MCTL6	
0227h	CAN1メッセージ制御レジスタ7	C1MCTL7	
0228h	CAN1メッセージ制御レジスタ8	C1MCTL8	
0229h	CAN1メッセージ制御レジスタ9	C1MCTL9	
022Ah	CAN1メッセージ制御レジスタ10	C1MCTL10	
022Bh	CAN1メッセージ制御レジスタ11	C1MCTL11	
022Ch	CAN1メッセージ制御レジスタ12	C1MCTL12	
022Dh	CAN1メッセージ制御レジスタ13	C1MCTL13	
022Eh	CAN1メッセージ制御レジスタ14	C1MCTL14	
022Fh	CAN1メッセージ制御レジスタ15	C1MCTL15	
0230h	CAN1制御レジスタ	C1CTLR	220
0231h			
0232h	CAN1ステータスレジスタ	C1STR	221
0233h			
0234h	CAN1スロットステータスレジスタ	C1SSTR	222
0235h			
0236h	CAN1割り込み制御レジスタ	C1ICR	222
0237h			
0238h	CAN1拡張IDレジスタ	C1IDR	222
0239h			
023Ah	CAN1バスタイミング制御レジスタ	C1CONR	223
023Bh			
023Ch	CAN1受信エラーカウントレジスタ	C1RECR	224
023Dh	CAN1送信エラーカウントレジスタ	C1TECR	224
023Eh	CAN1タイムスタンプレジスタ	C1TSR	224
023Fh			

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0240h			
0241h			
0242h	CAN0アクセプタンスフィルタサポートレジスタ	C0AFS	224
0243h			
0244h	CAN1アクセプタンスフィルタサポートレジスタ	C1AFS	224
0245h			
0246h			
0247h			
0248h			
0249h			
024Ah			
024Bh			
024Ch			
024Dh			
024Eh			
024Fh			
0250h			
0251h			
0252h			
0253h			
0254h			
0255h			
0256h			
0257h			
0258h			
0259h			
025Ah			
025Bh			
025Ch			
025Dh			
025Eh	周辺クロック選択レジスタ	PCLKR	56
025Fh	CAN0/1クロック選択レジスタ	CCLKR	56
0260h	CAN1スロット0：メッセージ識別子/DLC		
0261h			
0262h			
0263h			
0264h			
0265h	CAN1スロット0：データフィールド		
0266h			
0267h			
0268h			
0269h			
026Ah			
026Bh	CAN1スロット0：タイムスタンプ		216
026Ch			
026Dh			
026Eh			
026Fh			
0270h	CAN1スロット1：メッセージ識別子/DLC		217
0271h			
0272h			
0273h			
0274h			
0275h			
0276h	CAN1スロット1：データフィールド		
0277h			
0278h			
0279h			
027Ah			
027Bh			
027Ch	CAN1スロット1：タイムスタンプ		
027Dh			
027Eh			
027Fh			
027Fh			

空欄はすべて予約領域です。

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0280h	CAN1スロット2 : メッセージ識別子/DLC		
0281h			
0282h			
0283h			
0284h			
0285h	CAN1スロット2 : データフィールド		
0286h			
0287h			
0288h			
0289h			
028Ah			
028Bh	CAN1スロット2 : タイムスタンプ		
028Ch			
028Dh			
028Eh	CAN1スロット3 : メッセージ識別子/DLC		
028Fh			
0290h			
0291h			
0292h			
0293h			
0294h	CAN1スロット3 : データフィールド		
0295h			
0296h			
0297h			
0298h			
0299h			
029Ah	CAN1スロット3 : タイムスタンプ		
029Bh			
029Ch			
029Dh	CAN1スロット4 : メッセージ識別子/DLC		
029Eh			
029Fh			
02A0h			
02A1h			
02A2h	CAN1スロット4 : データフィールド		
02A3h			
02A4h			
02A5h			
02A6h			
02A7h			
02A8h	CAN1スロット4 : タイムスタンプ		
02A9h			
02AAh			
02ABh	CAN1スロット5 : メッセージ識別子/DLC		
02ACh			
02ADh			
02AEh			
02AFh			
02B0h	CAN1スロット5 : データフィールド		
02B1h			
02B2h			
02B3h			
02B4h			
02B5h			
02B6h	CAN1スロット5 : タイムスタンプ		
02B7h			
02B8h			
02B9h			
02BAh			
02BBh			
02BCh			
02BDh			
02BEh			
02BFh			

216  
217

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
02C0h	CAN1スロット6 : メッセージ識別子/DLC		
02C1h			
02C2h			
02C3h			
02C4h			
02C5h	CAN1スロット6 : データフィールド		
02C6h			
02C7h			
02C8h			
02C9h			
02CAh			
02CBh	CAN1スロット6 : タイムスタンプ		
02CCh			
02CDh			
02CEh	CAN1スロット7 : メッセージ識別子/DLC		
02CFh			
02D0h			
02D1h			
02D2h			
02D3h			
02D4h	CAN1スロット7 : データフィールド		
02D5h			
02D6h			
02D7h			
02D8h			
02D9h			
02DAh	CAN1スロット7 : タイムスタンプ		
02DBh			
02DCh			
02DDh	CAN1スロット8 : メッセージ識別子/DLC		
02DEh			
02DFh			
02E0h			
02E1h			
02E2h	CAN1スロット8 : データフィールド		
02E3h			
02E4h			
02E5h			
02E6h			
02E7h			
02E8h	CAN1スロット8 : タイムスタンプ		
02E9h			
02EAh			
02EBh	CAN1スロット9 : メッセージ識別子/DLC		
02ECh			
02EDh			
02EEh			
02EFh			
02F0h	CAN1スロット9 : データフィールド		
02F1h			
02F2h			
02F3h			
02F4h			
02F5h			
02F6h	CAN1スロット9 : タイムスタンプ		
02F7h			
02F8h			
02F9h			
02FAh			
02FBh			
02FCh			
02FDh			
02FEh			
02FFh			

216  
217

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0300h	CAN1スロット10：メッセージ識別子/DLC		
0301h			
0302h			
0303h			
0304h			
0305h	CAN1スロット10：データフィールド		
0306h			
0307h			
0308h			
0309h			
030Ah	CAN1スロット10：タイムスタンプ		
030Bh			
030Ch			
030Dh			
030Eh			
030Fh	CAN1スロット11：メッセージ識別子/DLC		
0310h			
0311h			
0312h			
0313h			
0314h	CAN1スロット11：データフィールド		
0315h			
0316h			
0317h			
0318h			
0319h	CAN1スロット11：タイムスタンプ		
031Ah			
031Bh			
031Ch			
031Dh			
031Eh	CAN1スロット12：メッセージ識別子/DLC		
031Fh			
0320h			
0321h			
0322h			
0323h	CAN1スロット12：データフィールド		
0324h			
0325h			
0326h			
0327h			
0328h	CAN1スロット12：タイムスタンプ		
0329h			
032Ah			
032Bh			
032Ch			
032Dh	CAN1スロット13：メッセージ識別子/DLC		
032Eh			
032Fh			
0330h			
0331h			
0332h	CAN1スロット13：データフィールド		
0333h			
0334h			
0335h			
0336h			
0337h	CAN1スロット13：タイムスタンプ		
0338h			
0339h			
033Ah			
033Bh			
033Ch			
033Dh			
033Eh			
033Fh			

216  
217

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0340h	CAN1スロット14：メッセージ識別子/DLC		
0341h			
0342h			
0343h			
0344h			
0345h	CAN1スロット14：データフィールド		
0346h			
0347h			
0348h			
0349h			
034Ah	CAN1スロット14：タイムスタンプ		216 217
034Bh			
034Ch			
034Dh			
034Eh			
034Fh	CAN1スロット15：メッセージ識別子/DLC		
0350h			
0351h			
0352h			
0353h			
0354h	CAN1スロット15：データフィールド		
0355h			
0356h			
0357h			
0358h			
0359h	CAN1スロット15：タイムスタンプ		
035Ah			
035Bh			
035Ch			
035Dh			
035Eh	CAN1グローバルマスクレジスタ	C1GMR	218
035Fh			
0360h			
0361h			
0362h			
0363h	CAN1ローカルマスクAレジスタ	C1LMAR	218
0364h			
0365h			
0366h			
0367h			
0368h	CAN1ローカルマスクBレジスタ	C1LMBR	218
0369h			
036Ah			
036Bh			
036Ch			
036Dh			
036Eh			
036Fh			
0370h			
0371h			
0372h			
0373h			
0374h			
0375h			
0376h			
0377h			
0378h			
0379h			
037Ah			
037Bh			
037Ch			
037Dh			
037Eh			
037Fh			

空欄はすべて予約領域です。

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
0380h	カウント開始フラグ	TABSR	109,124,137
0381h	時計用プリスケアラセットフラグ	CPSRF	110,124
0382h	ワンショット開始フラグ	ONSF	110
0383h	トリガ選択レジスタ	TRGSR	110,137
0384h	アップダウンフラグ	UDF	109
0385h			
0386h	タイマA0レジスタ	TA0	108
0387h			
0388h	タイマA1レジスタ	TA1	108
0389h			135
038Ah	タイマA2レジスタ	TA2	108
038Bh			135
038Ch	タイマA3レジスタ	TA3	108
038Dh			
038Eh	タイマA4レジスタ	TA4	108
038Fh			135
0390h	タイマB0レジスタ	TB0	123
0391h			
0392h	タイマB1レジスタ	TB1	123
0393h			
0394h	タイマB2レジスタ	TB2	123
0395h			135
0396h	タイマA0モードレジスタ	TA0MR	108
0397h	タイマA1モードレジスタ	TA1MR	111
0398h	タイマA2モードレジスタ	TA2MR	113
0399h	タイマA3モードレジスタ	TA3MR	118
039Ah	タイマA4モードレジスタ	TA4MR	120
039Bh	タイマB0モードレジスタ	TB0MR	123,125
039Ch	タイマB1モードレジスタ	TB1MR	126,128
039Dh	タイマB2モードレジスタ	TB2MR	138
039Eh	タイマB2特殊モードレジスタ	TB2SC	136
039Fh			
03A0h	UART0送受信モードレジスタ	U0MR	146
03A1h	UART0ビットレートレジスタ	U0BRG	145
03A2h	UART0送信バッファレジスタ	U0TB	145
03A3h			
03A4h	UART0送受信制御レジスタ0	U0C0	146
03A5h	UART0送受信制御レジスタ1	U0C1	147
03A6h	UART0受信バッファレジスタ	U0RB	145
03A7h			
03A8h	UART1送受信モードレジスタ	U1MR	146
03A9h	UART1ビットレートレジスタ	U1BRG	145
03AAh	UART1送信バッファレジスタ	U1TB	145
03ABh			
03ACh	UART1送受信制御レジスタ0	U1C0	146
03ADh	UART1送受信制御レジスタ1	U1C1	147
03AEh	UART1受信バッファレジスタ	U1RB	145
03AFh			
03B0h	UART送受信制御レジスタ2	UCON	148
03B1h			
03B2h			
03B3h			
03B4h			
03B5h			
03B6h			
03B7h			
03B8h	DMA0要因選択レジスタ	DM0SL	97
03B9h			
03BAh	DMA1要因選択レジスタ	DM1SL	98
03BBh			
03BCh	CRCデータレジスタ	CRCD	212
03BDh			
03BEh	CRCインプットレジスタ	CRCIN	212
03BFh			

番地	レジスタ	シンボル	掲載ページ
03C0h	A/Dレジスタ0	AD0	196
03C1h			
03C2h	A/Dレジスタ1	AD1	
03C3h			
03C4h	A/Dレジスタ2	AD2	
03C5h			
03C6h	A/Dレジスタ3	AD3	
03C7h			
03C8h	A/Dレジスタ4	AD4	
03C9h			
03CAh	A/Dレジスタ5	AD5	
03CBh			
03CCh	A/Dレジスタ6	AD6	
03CDh			
03CEh	A/Dレジスタ7	AD7	
03CFh			
03D0h			
03D1h			
03D2h			
03D3h			
03D4h	A/D制御レジスタ2	ADCON2	196
03D5h			
03D6h	A/D制御レジスタ0	ADCON0	195,198,200
03D7h	A/D制御レジスタ1	ADCON1	202,204,206
03D8h	D/Aレジスタ0	DA0	211
03D9h			
03DAh	D/Aレジスタ1	DA1	211
03DBh			
03DCh	D/A制御レジスタ	DACON	211
03DDh			
03DEh			
03DFh			
03E0h	ポートP0レジスタ	P0	246
03E1h	ポートP1レジスタ	P1	246
03E2h	ポートP0方向レジスタ	PD0	245
03E3h	ポートP1方向レジスタ	PD1	245
03E4h	ポートP2レジスタ	P2	246
03E5h	ポートP3レジスタ	P3	246
03E6h	ポートP2方向レジスタ	PD2	245
03E7h	ポートP3方向レジスタ	PD3	245
03E8h	ポートP4レジスタ	P4	246
03E9h	ポートP5レジスタ	P5	246
03EAh	ポートP4方向レジスタ	PD4	245
03EBh	ポートP5方向レジスタ	PD5	245
03ECh	ポートP6レジスタ	P6	246
03EDh	ポートP7レジスタ	P7	246
03EEh	ポートP6方向レジスタ	PD6	245
03EFh	ポートP7方向レジスタ	PD7	245
03F0h	ポートP8レジスタ	P8	246
03F1h	ポートP9レジスタ	P9	246
03F2h	ポートP8方向レジスタ	PD8	245
03F3h	ポートP9方向レジスタ	PD9	245
03F4h	ポートP10レジスタ	P10	246
03F5h			
03F6h	ポートP10方向レジスタ	PD10	245
03F7h			
03F8h			
03F9h			
03FAh			
03FBh			
03FCh	ブルアップ制御レジスタ0	PUR0	247
03FDh	ブルアップ制御レジスタ1	PUR1	247
03FEh	ブルアップ制御レジスタ2	PUR2	247
03FFh	ポート制御レジスタ	PCR	248

空欄はすべて予約領域です。



## M16C/6Nグループ( M16C/6N4 )

ルネサスマイクロコンピュータ

---

### 1. 概要

M16C/6Nグループ( M16C/6N4 )は、高性能シリコンゲートCMOSプロセスを採用しM16C/60シリーズCPUコアを搭載したマイクロコンピュータで、100ピンプラスチックモールドQFPまたはLQFPに収められています。このマイクロコンピュータは、高機能命令を持ちながら高い命令効率を持ち、1Mバイトのアドレス空間と、命令を高速に実行する能力を備えています。CANモジュールを2チャンネル内蔵し、車載やFAのLANシステムに適したマイクロコンピュータです。また、乗算器、DMACがあるため、高速な演算処理が必要なOA、通信機器、産業機器の制御にも適しています。

#### 1.1 応用

- ・車載、FAのLANシステム、他( T/V-ver.品 )
- ・カーオーディオ、産業機器、他( Normal-ver.品 )

## 1.2 性能概要

表1.1に性能概要を示します。

表1.1 性能概要

項目		性能		
		Normal-ver.	T/V-ver.	
CPU	基本命令数	91命令		
	最小命令実行時間	41.7ns (f(BCLK)=24MHz、 1/1プリスケアラ、ウェイトなし時)	50.0ns (f(BCLK)=20MHz、 1/1プリスケアラ、ウェイトなし時)	
	動作モード	シングルチップ、メモリ拡張、マイクロプロセッサ		
	アドレス空間	1Mバイト		
	メモリ容量	「表1.2 製品一覧表」を参照してください		
周辺機能	ポート	入出力：87本、入力：1本		
	多機能タイマ	タイマA：16ビット×5チャンネル タイマB：16ビット×6チャンネル 三相モータ制御回路		
	シリアル インタフェース	3チャンネル クロック同期形シリアルI/O、クロック非同期形シリアルI/O、 I <sup>2</sup> C bus(注1)、IEBus(注2) 1チャンネル クロック同期形シリアルI/O		
	A/Dコンバータ	10ビットA/Dコンバータ：1回路、26チャンネル		
	D/Aコンバータ	8ビット×2チャンネル		
	DMAC	2チャンネル		
	CRC演算回路	CRC-CCITT方式		
	CANモジュール	2チャンネル、2.0B対応		
	ウォッチドッグタイマ	15ビット×1チャンネル(プリスケアラ付)		
	割り込み	内部：31要因、外部：9要因、ソフトウェア：4要因 割り込み優先レベル：7レベル		
	クロック発生回路	4回路 ・メインクロック発振回路(*) ・サブクロック発振回路(*) ・オンチップオシレータ ・PLL周波数シンセサイザ (*発振回路には帰還抵抗内蔵)		
	発振停止検出機能	メインクロック発振停止、再発振検出機能		
	電氣的 特性	電源電圧	VCC = 3.0 ~ 5.5V (f(BCLK)=24MHz、 1/1プリスケアラ、ウェイトなし時)	VCC = 4.2 ~ 5.5V (f(BCLK)=20MHz、 1/1プリスケアラ、ウェイトなし時)
		消費 電流	マスクROM	20mA (f(BCLK)=24MHz、 PLL動作時、分周なし)
フラッシュメモリ			22mA (f(BCLK)=24MHz、 PLL動作時、分周なし)	20mA (f(BCLK)=20MHz、 PLL動作時、分周なし)
マスクROM フラッシュメモリ			3μA (f(BCLK)=32kHz、ウェイトモード時、発振能力Low) 0.8μA (ストップモード時、Topr = 25 )	
フラッシュ メモリ版	プログラム、 イレース電圧	3.3±0.3Vまたは5.0±0.5V	5.0±0.5V	
	プログラム、 イレース回数	100回		
入出力 特性	入出力耐電圧	5.0V		
	出力電流	5mA		
動作周囲温度	- 40 ~ 85	T-ver. : - 40 ~ 85 V-ver. : - 40 ~ 125 (オプション)		
素子構造	CMOS高性能シリコンゲート			
パッケージ	100ピンプラスチックモールドQFP、LQFP			

注1. I<sup>2</sup>C busはオランダPHILIPS社の登録商標です。

注2. IEBusはNECエレクトロニクス株式会社の登録商標です。

オプション機能をご使用になる場合は、その旨ご指定ください。

### 1.3 ブロック図

図1.1にブロック図を示します。

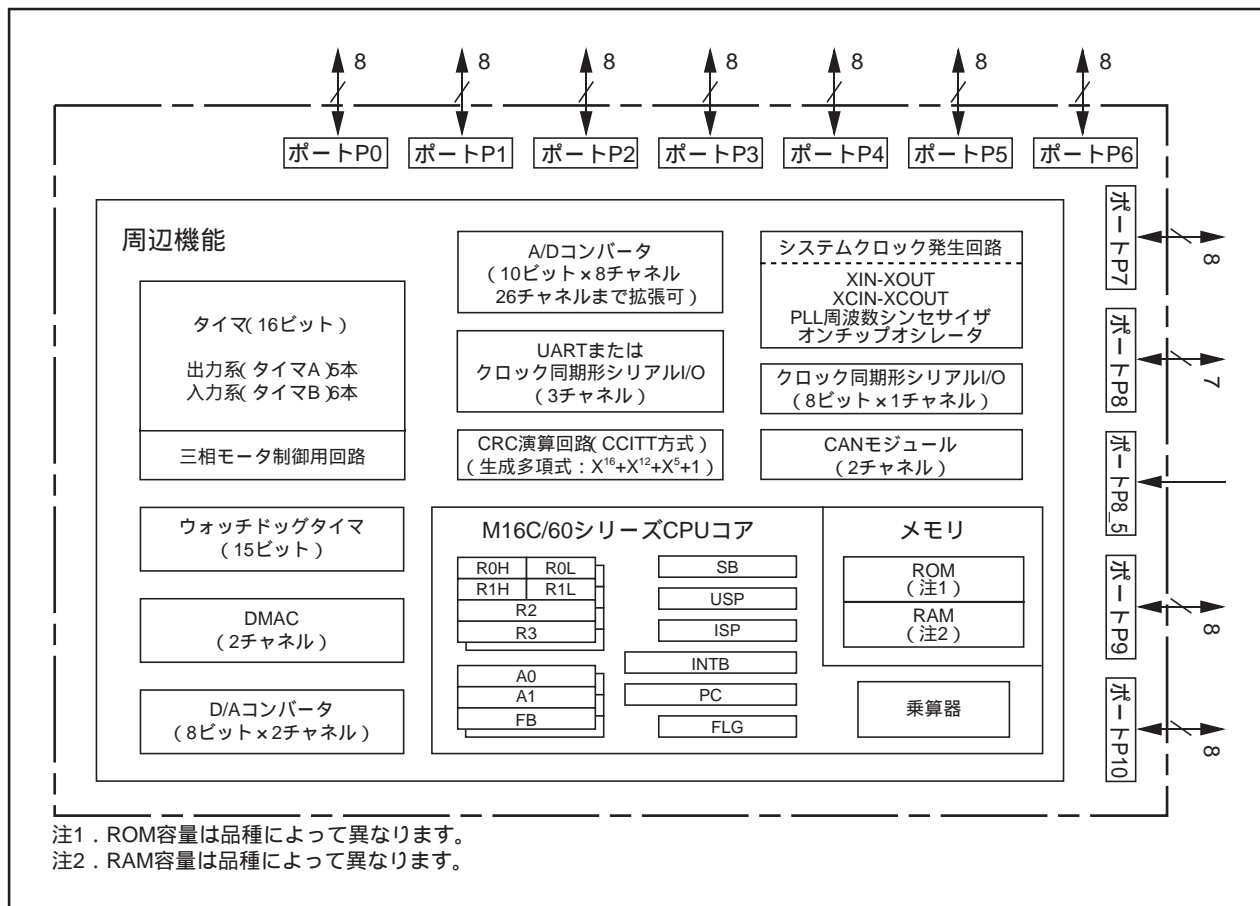


図1.1 ブロック図

1.4 製品一覧

表1.2に製品一覧表、図1.2に型名とメモリサイズ・パッケージを示します。

表1.2 製品一覧表

2006年4月現在

型名	ROM容量	RAM容量	パッケージ注2)	備考	
M306N4FCFP	128K+4Kバイト	5Kバイト	PRQP0100JB-A	フラッシュメモリ版 (注1)	Normal-ver.
M306N4FCGP			PLQP0100KB-A		
M306N4FGFP	256K+4Kバイト	10Kバイト	PRQP0100JB-A		
M306N4FGGP			PLQP0100KB-A		
M306N4FCTFP	128K+4Kバイト	5Kバイト	PRQP0100JB-A		T-ver.
M306N4FCTGP			PLQP0100KB-A		
M306N4FGTFP	256K+4Kバイト	10Kバイト	PRQP0100JB-A		
M306N4FGTGP			PLQP0100KB-A		
M306N4FCVFP	128K+4Kバイト	5Kバイト	PRQP0100JB-A		V-ver.
M306N4FCVGP			PLQP0100KB-A		
M306N4FGVFP	256K+4Kバイト	10Kバイト	PRQP0100JB-A		
M306N4FGVGP			PLQP0100KB-A		
M306N4MC-XXXGP	128Kバイト	5Kバイト	PLQP0100KB-A	マスクROM版	Normal-ver.
M306N4MG-XXXGP	256Kバイト	10Kバイト	PLQP0100KB-A		T-ver.
M306N4MCT-XXXFP	128Kバイト	5Kバイト	PRQP0100JB-A		
M306N4MCT-XXXGP			PLQP0100KB-A		
M306N4MGT-XXXFP	256Kバイト	10Kバイト	PRQP0100JB-A		
M306N4MGT-XXXGP			PLQP0100KB-A		
M306N4MCV-XXXFP	128Kバイト	5Kバイト	PRQP0100JB-A		V-ver.
M306N4MCV-XXXGP			PLQP0100KB-A		
M306N4MGV-XXXFP	256Kバイト	10Kバイト	PRQP0100JB-A		
M306N4MGV-XXXGP			PLQP0100KB-A		

注1. フラッシュメモリ版には、4Kバイトの領域(ブロックA)があります。

注2. 各パッケージの旧パッケージ型名は次のとおりです。

- PRQP0100JB-A : 100P6S-A
- PLQP0100KB-A : 100P6Q-A

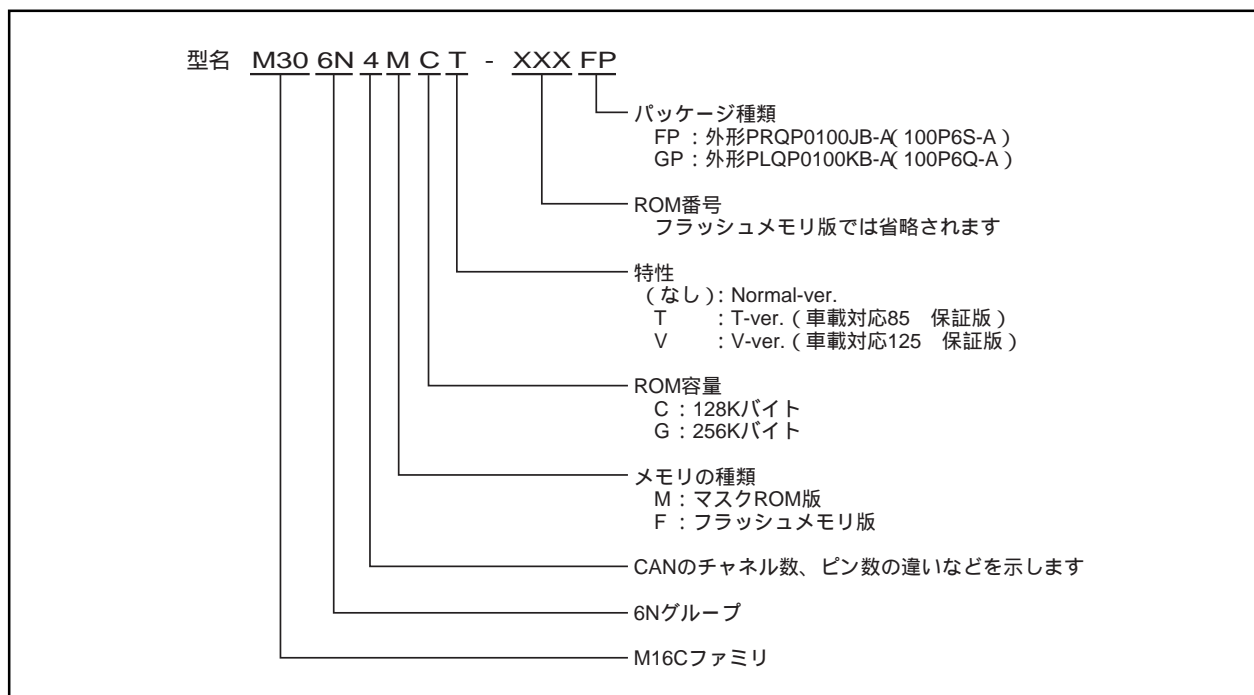


図1.2 型名とメモリサイズ・パッケージ

1.5 ピン接続図

図1.3、図1.4にピン接続図( 上面図 )、表1.3、表1.4に端子名一覧表を示します。

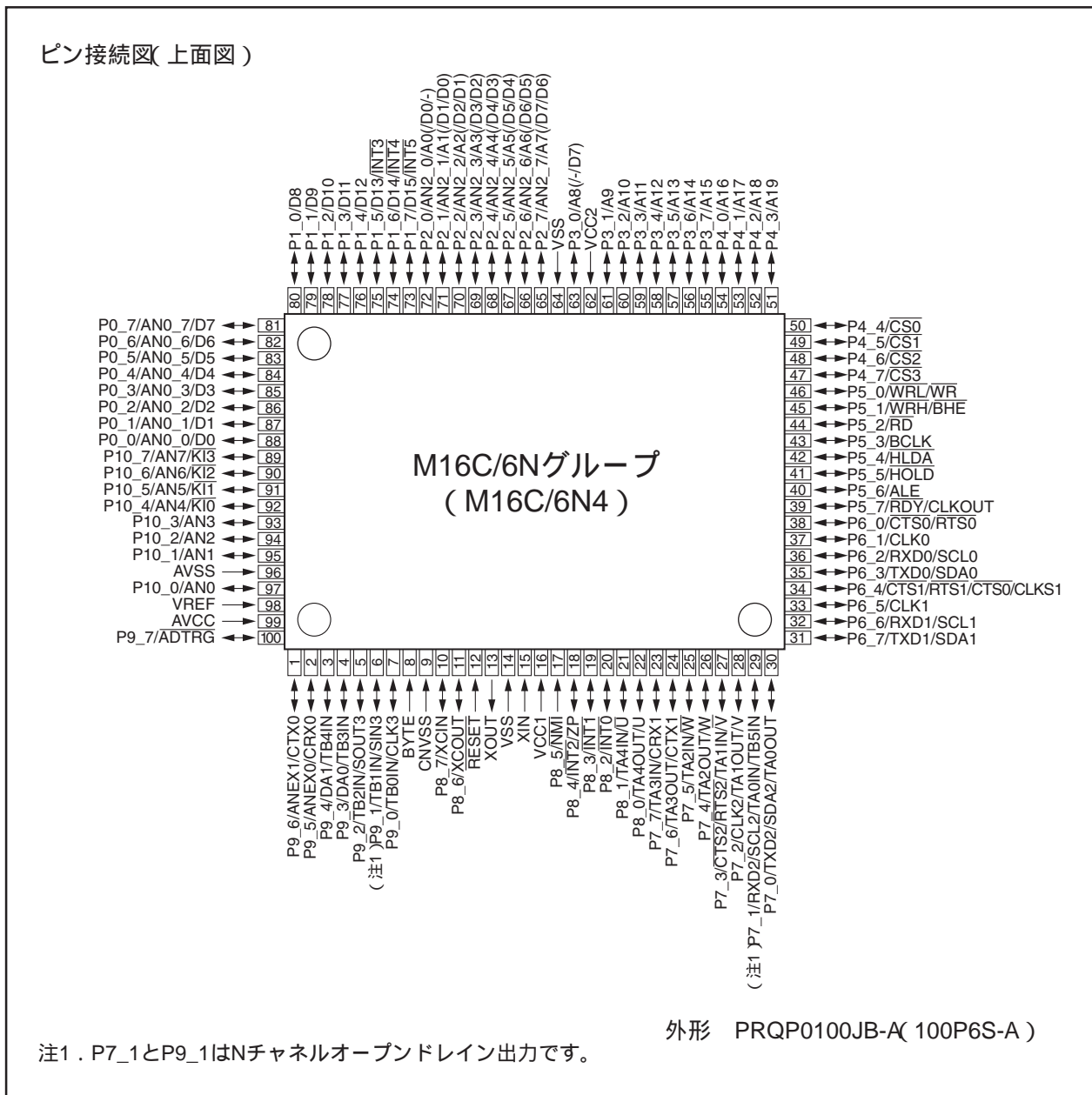


図1.3 ピン接続図( 上面図 )( 1 )

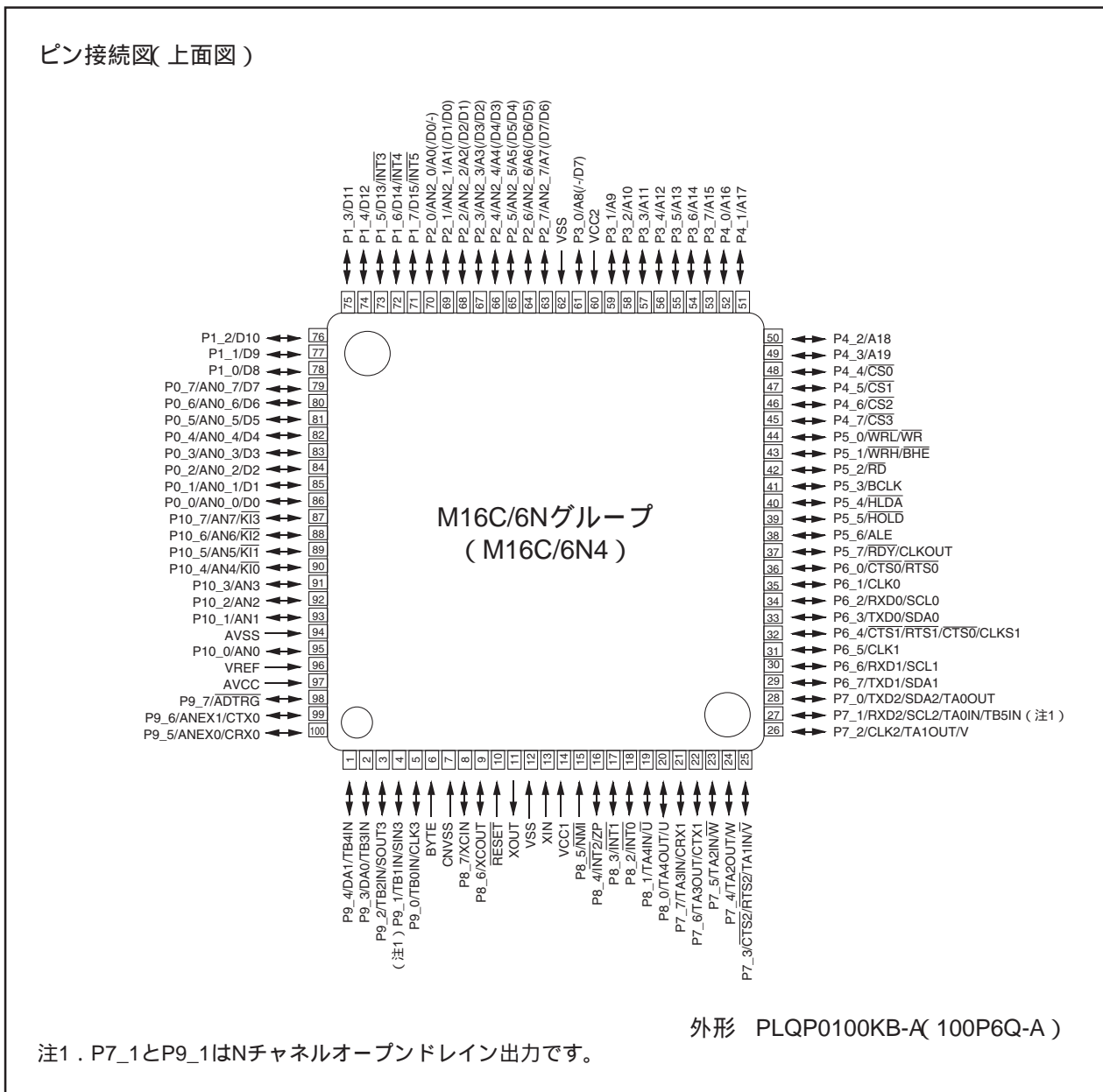


図1.4 ピン接続図( 上面図 )( 2 )

表1.3 端子名一覧表( 1 )

Pin No. FP GP	制御端子	ポート	割り込み 端子	タイマ端子	UART端子	アナログ 端子	CANモジュール 端子	バス制御端子
1	99		P9_6			ANEX1	CTX0	
2	100		P9_5			ANEX0	CRX0	
3	1		P9_4		TB4IN	DA1		
4	2		P9_3		TB3IN	DA0		
5	3		P9_2		TB2IN	SOUT3		
6	4		P9_1		TB1IN	SIN3		
7	5		P9_0		TB0IN	CLK3		
8	6	BYTE						
9	7	CNVSS						
10	8	XCIN	P8_7					
11	9	XCOU $\bar{T}$	P8_6					
12	10	RESET						
13	11	XOUT						
14	12	VSS						
15	13	XIN						
16	14	VCC1						
17	15		P8_5	NMI				
18	16		P8_4	INT2	ZP			
19	17		P8_3	INT1				
20	18		P8_2	INT0				
21	19		P8_1		TA4IN/ $\bar{U}$			
22	20		P8_0		TA4OUT/ $\bar{U}$			
23	21		P7_7		TA3IN		CRX1	
24	22		P7_6		TA3OUT		CTX1	
25	23		P7_5		TA2IN/ $\bar{W}$			
26	24		P7_4		TA2OUT/ $\bar{W}$			
27	25		P7_3		TA1IN/ $\bar{V}$	CTS2/ $\bar{RTS2}$		
28	26		P7_2		TA1OUT/ $\bar{V}$	CLK2		
29	27		P7_1		TA0IN/ $\bar{TB5IN}$	RXD2/ $\bar{SCL2}$		
30	28		P7_0		TA0OUT	TXD2/ $\bar{SDA2}$		
31	29		P6_7			TXD1/ $\bar{SDA1}$		
32	30		P6_6			RXD1/ $\bar{SCL1}$		
33	31		P6_5			CLK1		
34	32		P6_4			CTS1/ $\bar{RTS1}$ / $\bar{CTS0}$ / $\bar{CLKS1}$		
35	33		P6_3			TXD0/ $\bar{SDA0}$		
36	34		P6_2			RXD0/ $\bar{SCL0}$		
37	35		P6_1			CLK0		
38	36		P6_0			CTS0/ $\bar{RTS0}$		
39	37		P5_7					$\bar{RDY}$ / $\bar{CLKOUT}$
40	38		P5_6					ALE
41	39		P5_5					HOLD
42	40		P5_4					HLDA
43	41		P5_3					BCLK
44	42		P5_2					$\bar{RD}$
45	43		P5_1					$\bar{WRH}$ / $\bar{BHE}$
46	44		P5_0					$\bar{WRL}$ / $\bar{WR}$
47	45		P4_7					CS3
48	46		P4_6					CS2
49	47		P4_5					CS1
50	48		P4_4					CS0

FP : PRQP0100JB-A( 100P6S-A ), GP : PLQP0100KB-A( 100P6Q-A )

表1.4 端子名一覧表( 2 )

Pin No. FP GP	制御端子	ポート	割り込み 端子	タイマ端子	UART端子	アナログ 端子	CANモジュール 端子	バス制御端子
51	49		P4_3					A19
52	50		P4_2					A18
53	51		P4_1					A17
54	52		P4_0					A16
55	53		P3_7					A15
56	54		P3_6					A14
57	55		P3_5					A13
58	56		P3_4					A12
59	57		P3_3					A11
60	58		P3_2					A10
61	59		P3_1					A9
62	60	VCC2						
63	61		P3_0					A8( /-/D7 )
64	62	VSS						
65	63		P2_7			AN2_7		A7( /D7/D6 )
66	64		P2_6			AN2_6		A6( /D6/D5 )
67	65		P2_5			AN2_5		A5( /D5/D4 )
68	66		P2_4			AN2_4		A4( /D4/D3 )
69	67		P2_3			AN2_3		A3( /D3/D2 )
70	68		P2_2			AN2_2		A2( /D2/D1 )
71	69		P2_1			AN2_1		A1( /D1/D0 )
72	70		P2_0			AN2_0		A0( /D0/- )
73	71		P1_7	INT5				D15
74	72		P1_6	INT4				D14
75	73		P1_5	INT3				D13
76	74		P1_4					D12
77	75		P1_3					D11
78	76		P1_2					D10
79	77		P1_1					D9
80	78		P1_0					D8
81	79		P0_7			AN0_7		D7
82	80		P0_6			AN0_6		D6
83	81		P0_5			AN0_5		D5
84	82		P0_4			AN0_4		D4
85	83		P0_3			AN0_3		D3
86	84		P0_2			AN0_2		D2
87	85		P0_1			AN0_1		D1
88	86		P0_0			AN0_0		D0
89	87		P10_7	KI3		AN7		
90	88		P10_6	KI2		AN6		
91	89		P10_5	KI1		AN5		
92	90		P10_4	KI0		AN4		
93	91		P10_3			AN3		
94	92		P10_2			AN2		
95	93		P10_1			AN1		
96	94	AVSS						
97	95		P10_0			AN0		
98	96	VREF						
99	97	AVCC						
100	98		P9_7			ADTRG		

FP : PRQP0100JB-A( 100P6S-A ), GP : PLQP0100KB-A( 100P6Q-A )



## 1.6 端子の機能説明

表1.5～表1.7に端子の機能説明を示します。

表1.5 端子の機能説明(1)

名称	端子名	入出力	機能
電源入力	VCC1、VCC2、VSS	入力	VCC1、VCC2端子には4.2～5.5V(T/V-ver.) 3.0～5.5V(Normal-ver.)を入力してください。VCCの入力条件はVCC2 = VCC1です(注1)。VSS端子には0Vを入力してください。
アナログ電源入力	AVCC、AVSS	入力	A/Dコンバータの電源入力です。AVCCはVCC1に接続してください。AVSSはVSSに接続してください。
リセット入力	RESET	入力	この端子に“L”を入力すると、マイクロコンピュータはリセット状態になります。
CNVSS	CNVSS	入力	プロセッサモードを切り替えるための端子です。リセット後、シングルチップモードで動作を開始する場合VSSに、マイクロプロセッサモードで動作を開始する場合VCC1に接続してください。
外部データバス幅切り替え入力	BYTE	入力	外部領域のデータバスを切り替えるための端子です。この端子が“L”の場合16ビット、“H”の場合8ビットになります。どちらかに固定してください。シングルチップモードではVSSに接続してください。
バス制御端子	D0～D7	入出力	セパレートバスを設定している領域をアクセスしたとき、データ(D0～D7)の入出力を行います。
	D8～D15	入出力	外部データバスが16ビットでセパレートバスを選択している領域をアクセスしたとき、データ(D8～D15)の入出力を行います。
	A0～A19	出力	アドレスA0～A19を出力します。
	A0/D0～A7/D7	入出力	外部データバスが8ビットでマルチプレクスバスを選択している領域をアクセスしたとき、データ(D0～D7)の入出力と、アドレス(A0～A7)の出力を時分割で行います。
	A1/D0～A8/D7	入出力	外部データバスが16ビットでマルチプレクスバスを選択している領域をアクセスしたとき、データ(D0～D7)の入出力と、アドレス(A1～A8)の出力を時分割で行います。
	CS0～CS3	出力	チップセレクト信号でアクセス空間の指定に使用します。
	WRL/WR WRH/BHE RD	出力	WRL、WRH、(WR、BHE)、RD信号を出力します。プログラムでWRL、WRH、またはBHE、WRを切り替えられます。 ・WRL、WRH、RD選択時 外部データバスが16ビットの場合、WRL信号が“L”のときは偶数番地に、WRH信号が“L”のときは奇数番地に書きます。RD信号が“L”のとき読み出します。 ・WR、BHE、RD選択時 WR信号が“L”のとき書き込み、RD信号が“L”のとき読み出します。BHE信号が“L”のとき奇数番地をアクセスします。外部データバスが8ビットのときは、このモードを使用してください。
	ALE	出力	アドレスをラッチするための信号です。
	HOLD	入力	入力が“L”の期間、マイクロコンピュータはホールド状態になります。
	HLDA	出力	ホールド状態の期間、“L”を出力します。
RDY	入力	入力が“L”の期間、マイクロコンピュータのバスはウェイト状態になります。	

注1. この説明以降、特に指定のない限り、文中にVCCと記述されている場合は、VCC1を示します。

表1.6 端子の機能説明(2)

名称	端子名	入出力	機能
メインクロック 入力	XIN	入力	メインクロック発振回路の入出力です。XINとXOUTの間にはセラミック共振子、または水晶発振子を接続してください(注1)。外部で生成したクロックを入力する場合は、XINからクロックを入力し、XOUTは開放にしてください。
メインクロック 出力	XOUT	出力	
サブクロック 入力	XCIN	入力	サブクロック発振回路の入出力です。XCINとXCOUTの間には水晶発振子を接続してください(注1)。外部で生成したクロックを入力する場合は、XCINからクロックを入力し、XCOUTは開放にしてください。
サブクロック 出力	XCOUT	出力	
BCLK出力	BCLK	出力	BCLK信号を出力します。
クロック出力	CLKOUT	出力	fC、f8、またはf32と同じ周期のクロックを出力します。
INT割り込み入力	INT0 ~ INT5	入力	INT割り込みの入力です。
NMI割り込み入力	NMI	入力	NMI割り込みの入力です。
キー入力割り込み 入力	KI0 ~ KI3	入力	キー入力割り込みの入力です。
タイマA	TA0OUT ~ TA4OUT	入出力	TA0 ~ TA4の入出力です。
	TA0IN ~ TA4IN	入力	TA0 ~ TA4の入力です。
	ZP	入力	Z相の入力です。
タイマB	TB0IN ~ TB5IN	入力	TB0 ~ TB5の入力です。
三相モータ制御 用タイマ出力	U、 $\bar{U}$ 、V、 $\bar{V}$ 、W、 $\bar{W}$	出力	三相モータ制御用タイマの出力です。
シリアル インタフェース	CTS0 ~ CTS2	入力	送信制御用入力です。
	RTS0 ~ RTS2	出力	受信制御用出力です。
	CLK0 ~ CLK3	入出力	転送クロック入出力です。
	RXD0 ~ RXD2	入力	シリアルデータ入力です。
	SIN3	入力	シリアルデータ入力です。
	TXD0 ~ TXD2	出力	シリアルデータ出力です。
	SOUT3	出力	シリアルデータ出力です。
	CLKS1	出力	転送クロック複数端子出力機能の出力です。
I <sup>2</sup> Cモード	SDA0 ~ SDA2	入出力	シリアルデータ入出力です。
	SCL0 ~ SCL2	入出力	転送クロック入出力です(ただし、SCL2の出力はNチャネルオープンドレイン)。
基準電圧入力	VREF	入力	A/Dコンバータ、D/Aコンバータの基準電圧入力です。
A/Dコンバータ	AN0 ~ AN7 AN0_0 ~ AN0_7 AN2_0 ~ AN2_7	入力	A/Dコンバータのアナログ入力です。
	$\overline{ADTRG}$	入力	A/D外部トリガ入力です。
	ANEX0	入出力	A/Dコンバータの拡張アナログ入力と外部オペアンプ接続モードでの出力です。
	ANEX1	入力	A/Dコンバータの拡張アナログ入力です。
	D/Aコンバータ	DA0、DA1	出力
CANモジュール	CRX0、CRX1	入力	CANモジュールの入力です。
	CTX0、CTX1	出力	CANモジュールの出力です。

注1. 発振特性は発振子メーカーにお問い合わせください。

表1.7 端子の機能説明(3)

名称	端子名	入出力	機能
入出力ポート	P0_0 ~ P0_7 P1_0 ~ P1_7 P2_0 ~ P2_7 P3_0 ~ P3_7 P4_0 ~ P4_7 P5_0 ~ P5_7 P6_0 ~ P6_7 P7_0 ~ P7_7 P8_0 ~ P8_4 P8_6、P8_7 P9_0 ~ P9_7 P10_0 ~ P10_7	入出力	CMOSの8ビット入出力ポートです。入出力を選択するための方向レジスタを持ち、1端子ごとに入力ポート、または出力ポートにできます。 入力ポートは、4ビット単位でプルアップ抵抗の有無を選択できます(ただし、P7_1、P9_1はNチャネルオープンドレイン出力)。
入力ポート	P8_5	入力	NMIと端子を共用しています。NMIの入力レベルを確認するための入力専用ポートです。

## 2. 中央演算処理装置 (CPU)

図2.1にCPUのレジスタを示します。CPUには13個のレジスタがあります。これらのうち、R0、R1、R2、R3、A0、A1、FBはレジスタバンクを構成しています。レジスタバンクは2セットあります。

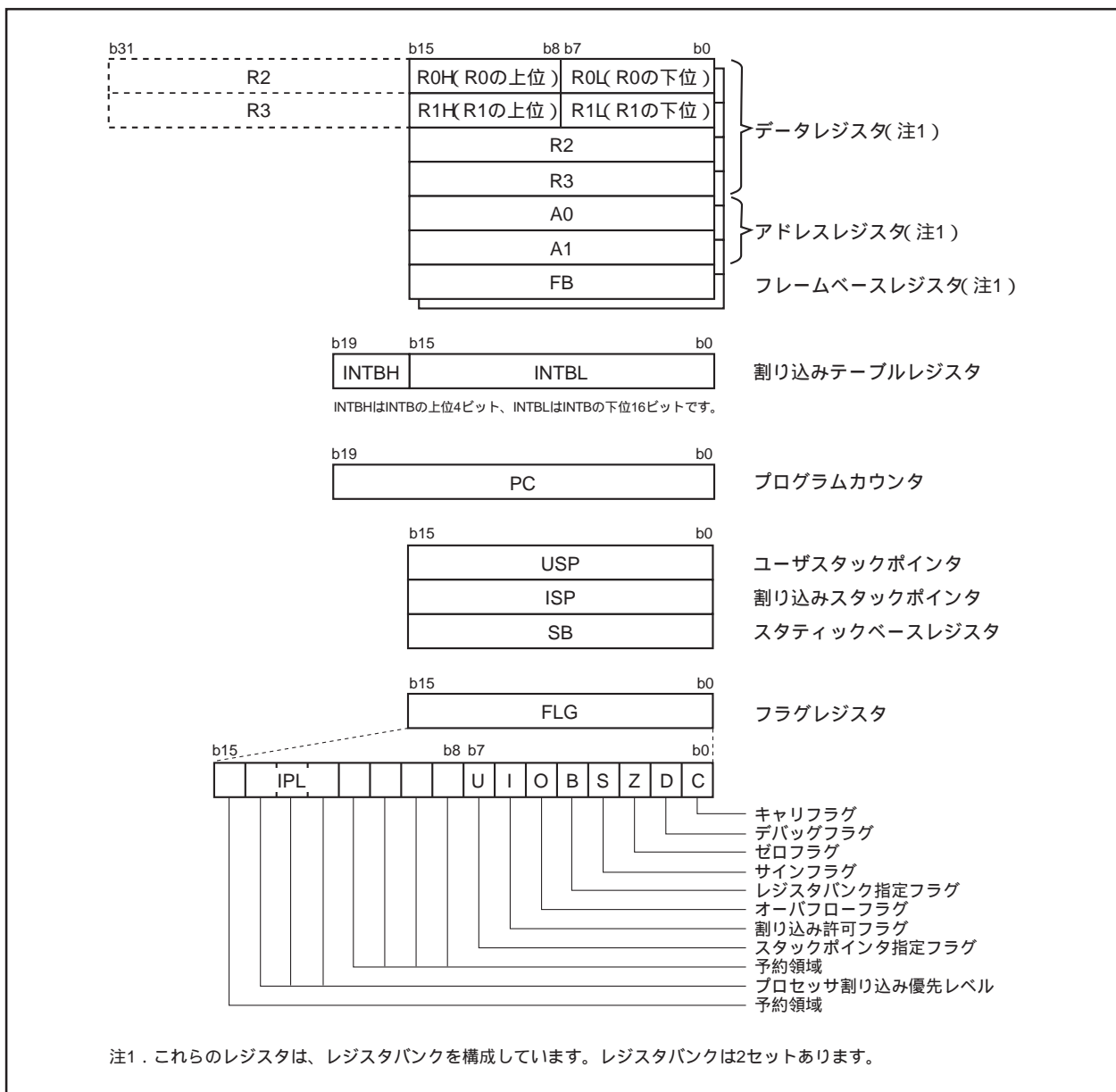


図2.1 CPUのレジスタ

### 2.1 データレジスタ (R0、R1、R2、R3)

R0は16ビットで構成されており、主に転送や算術、論理演算に使用します。R1～R3はR0と同様です。R0は、上位 (R0H)と下位 (R0L)を別々に8ビットのデータレジスタとして使用できます。R1H、R1LはR0H、R0Lと同様です。R2とR0を組み合わせると32ビットのデータレジスタ (R2R0)として使用できます。R3R1はR2R0と同様です。

### 2.2 アドレスレジスタ (A0、A1)

A0は16ビットで構成されており、アドレスレジスタ間接アドレッシング、アドレスレジスタ相対アドレッシングに使用します。また、転送や算術、論理演算にも使用します。A1はA0と同様です。

A1とA0を組み合わせると32ビットのアドレスレジスタ (A1A0)として使用できます。

### 2.3 フレームベースレジスタ(FB)

FBは16ビットで構成されており、FB相対アドレッシングに使用します。

### 2.4 割り込みテーブルレジスタ(INTB)

INTBは20ビットで構成されており、可変割り込みベクタテーブルの先頭番地を示します。

### 2.5 プログラムカウンタ(PC)

PCは20ビットで構成されており、次に実行する命令の番地を示します。

### 2.6 ユーザスタックポインタ(USP)、割り込みスタックポインタ(ISP)

スタックポインタ(SP)は、USPとISPの2種類あり、共に16ビットで構成されています。  
USPとISPはFLGのUフラグで切り替えられます。

### 2.7 スタティックベースレジスタ(SB)

SBは16ビットで構成されており、SB相対アドレッシングに使用します。

### 2.8 フラグレジスタ(FLG)

FLGは11ビットで構成されており、CPUの状態を示します。

#### 2.8.1 キャリフラグ(Cフラグ)

算術論理ユニットで発生したキャリ、ポロー、シフトアウトしたビットなどを保持します。

#### 2.8.2 デバッグフラグ(Dフラグ)

Dフラグはデバッグ専用です。“0”にしてください。

#### 2.8.3 ゼロフラグ(Zフラグ)

演算の結果が0のとき“1”になり、それ以外の場合“0”になります。

#### 2.8.4 サインフラグ(Sフラグ)

演算の結果が負のとき“1”になり、それ以外の場合“0”になります。

#### 2.8.5 レジスタバンク指定フラグ(Bフラグ)

Bフラグが“0”の場合、レジスタバンク0が指定され、“1”の場合、レジスタバンク1が指定されます。

#### 2.8.6 オーバフローフラグ(Oフラグ)

演算の結果がオーバフローしたときに“1”になります。それ以外では“0”になります。

#### 2.8.7 割り込み許可フラグ(Iフラグ)

マスクブル割り込みを許可するフラグです。

Iフラグが“0”の場合、マスクブル割り込みは禁止され、“1”の場合、許可されます。

割り込み要求を受け付けると、Iフラグは“0”になります。

#### 2.8.8 スタックポインタ指定フラグ(Uフラグ)

Uフラグが“0”の場合、ISPが指定され、“1”の場合、USPが指定されます。

ハードウェア割り込み要求を受け付けたとき、またはソフトウェア割り込み番号0～31のINT命令を実行したとき、Uフラグは“0”になります。

#### 2.8.9 プロセッサ割り込み優先レベル(IPL)

IPLは3ビットで構成されており、レベル0～7までの8段階のプロセッサ割り込み優先レベルを指定します。要求があった割り込みの優先レベルがIPLより大きい場合、その割り込み要求は許可されます。

#### 2.8.10 予約領域

書く場合、“0”を書いてください。読んだ場合、その値は不定です。

### 3. メモリ

図3.1にメモリ配置図を示します。アドレス空間は00000h番地からFFFFFFh番地までの1Mバイトあります。

内部ROMはFFFFFFh番地から下位方向に配置されています。例えば128Kバイトの内部ROMは、E0000h番地からFFFFFFh番地に配置されています。フラッシュメモリ版には、0F000h番地から0FFFFh番地に4Kバイトの領域 (ブロックA) があります。4Kバイトの領域は主にデータ格納用ですが、プログラムを格納することもできます。

固定割り込みベクタテーブルはFFFDCh番地からFFFFFFh番地に配置されています。ここに割り込みルーチンの先頭番地を格納します。

内部RAMは00400h番地から上位方向に配置されています。例えば5Kバイトの内部RAMは、00400h番地から017FFh番地に配置されます。内部RAMはデータ格納以外に、サブルーチン呼び出しや、割り込み時のスタックとしても使用します。

SFRは00000h番地から003FFh番地に配置されています。ここには、周辺機能の制御レジスタが配置されています。SFRのうち何も配置されていない領域はすべて予約領域のため、ユーザは使用できません。

スペシャルページベクタテーブルはFFE00h番地からFFFDCh番地に配置されています。このベクタはJMPS命令またはJSRS命令で使用します。詳細は「M16C/60、M16C/20、M16C/Tinyシリーズソフトウェアマニュアル」を参照してください。

メモリ拡張モードまたはマイクロプロセッサモードでは、一部の領域は予約領域となり使用できません。

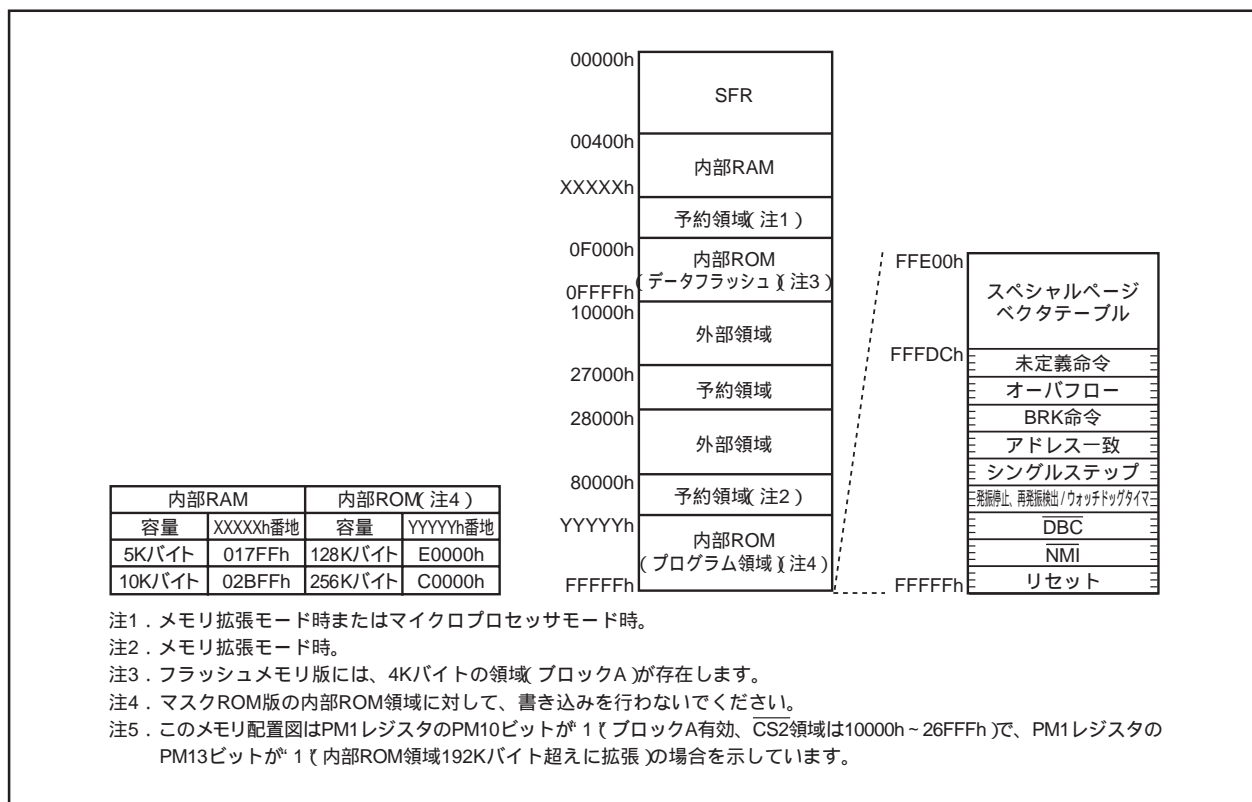


図3.1 メモリ配置図

## 4 . SFR

SFR ( Special Function Register )は周辺機能の制御レジスタです。

表4.1 ~ 表4.16にSFR一覧を示します。

表4.1 SFR一覧( 1 )(注3)

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
0000h			
0001h			
0002h			
0003h			
0004h	プロセッサモードレジスタ0 (注1)	PM0	00000000b ( CNVSS端子が L ) 00000011b ( CNVSS端子が H )
0005h	プロセッサモードレジスタ1	PM1	00001000b
0006h	システムクロック制御レジスタ0	CM0	01001000b
0007h	システムクロック制御レジスタ1	CM1	00100000b
0008h	チップセレクト制御レジスタ	CSR	00000001b
0009h	アドレス一致割り込み許可レジスタ	AIER	XXXXXXXX00b
000Ah	プロテクトレジスタ	PRCR	XX000000b
000Bh			
000Ch	発振停止検出レジスタ (注2)	CM2	0X000000b
000Dh			
000Eh	ウォッチドッグタイマスタートレジスタ	WDTS	XXh
000Fh	ウォッチドッグタイマ制御レジスタ	WDC	00XXXXXXb
0010h			00h
0011h	アドレス一致割り込みレジスタ0	RMAD0	00h
0012h			X0h
0013h			
0014h			00h
0015h	アドレス一致割り込みレジスタ1	RMAD1	00h
0016h			X0h
0017h			
0018h			
0019h			
001Ah			
001Bh	チップセレクト拡張制御レジスタ	CSE	00h
001Ch	PLL制御レジスタ0	PLC0	0001X010b
001Dh			
001Eh	プロセッサモードレジスタ2	PM2	XXX00000b
001Fh			
0020h			XXh
0021h	DMA0ソースポインタ	SAR0	XXh
0022h			XXh
0023h			
0024h			XXh
0025h	DMA0ディスティネーションポインタ	DAR0	XXh
0026h			XXh
0027h			
0028h	DMA0転送カウンタ	TCR0	XXh
0029h			XXh
002Ah			
002Bh			
002Ch	DMA0制御レジスタ	DM0CON	00000X00b
002Dh			
002Eh			
002Fh			
0030h			XXh
0031h	DMA1ソースポインタ	SAR1	XXh
0032h			XXh
0033h			
0034h			XXh
0035h	DMA1ディスティネーションポインタ	DAR1	XXh
0036h			XXh
0037h			
0038h	DMA1転送カウンタ	TCR1	XXh
0039h			XXh
003Ah			
003Bh			
003Ch	DMA1制御レジスタ	DM1CON	00000X00b
003Dh			
003Eh			
003Fh			

X : 不定です。

注1 . PM0レジスタのPM00、PM01ビットはソフトウェアリセット、ウォッチドッグタイマリセット、発振停止検出リセット時は変化しません。

注2 . CM2レジスタのCM20、CM21、CM27ビットは発振停止検出リセット時は変化しません。

注3 . 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。

表4.2 SFR一覧(2頁注1)

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
0040h			
0041h	CAN0/1ウェイクアップ割り込み制御レジスタ	C01WKIC	XXXXX000b
0042h	CAN0受信完了割り込み制御レジスタ	C0RECIC	XXXXX000b
0043h	CAN0送信完了割り込み制御レジスタ	C0TRMIC	XXXXX000b
0044h	INT3割り込み制御レジスタ	INT3IC	XX00X000b
0045h	タイマB5割り込み制御レジスタ	TB5IC	XXXXX000b
0046h	タイマB4割り込み制御レジスタ	TB4IC	XXXXX000b
	UART1バス衝突検出割り込み制御レジスタ	U1BCNIC	
0047h	タイマB3割り込み制御レジスタ	TB3IC	XXXXX000b
	UART0バス衝突検出割り込み制御レジスタ	U0BCNIC	
0048h	CAN1受信完了割り込み制御レジスタ	C1RECIC	XX00X000b
	INT5割り込み制御レジスタ	INT5IC	
0049h	CAN1送信完了割り込み制御レジスタ	C1TRMIC	XX00X000b
	SI/O3割り込み制御レジスタ	S3IC	
	INT4割り込み制御レジスタ	INT4IC	
004Ah	UART2バス衝突検出割り込み制御レジスタ	U2BCNIC	XXXXX000b
004Bh	DMA0割り込み制御レジスタ	DM0IC	XXXXX000b
004Ch	DMA1割り込み制御レジスタ	DM1IC	XXXXX000b
004Dh	CAN0/1ステート、エラー割り込み制御レジスタ	C01ERRIC	XXXXX000b
004Eh	A/D変換割り込み制御レジスタ	ADIC	XXXXX000b
	キー入力割り込み制御レジスタ	KUPIC	
004Fh	UART2送信割り込み制御レジスタ	S2TIC	XXXXX000b
0050h	UART2受信割り込み制御レジスタ	S2RIC	XXXXX000b
0051h	UART0送信割り込み制御レジスタ	S0TIC	XXXXX000b
0052h	UART0受信割り込み制御レジスタ	S0RIC	XXXXX000b
0053h	UART1送信割り込み制御レジスタ	S1TIC	XXXXX000b
0054h	UART1受信割り込み制御レジスタ	S1RIC	XXXXX000b
0055h	タイマA0割り込み制御レジスタ	TA0IC	XXXXX000b
0056h	タイマA1割り込み制御レジスタ	TA1IC	XXXXX000b
0057h	タイマA2割り込み制御レジスタ	TA2IC	XXXXX000b
0058h	タイマA3割り込み制御レジスタ	TA3IC	XXXXX000b
0059h	タイマA4割り込み制御レジスタ	TA4IC	XXXXX000b
005Ah	タイマB0割り込み制御レジスタ	TB0IC	XXXXX000b
005Bh	タイマB1割り込み制御レジスタ	TB1IC	XXXXX000b
005Ch	タイマB2割り込み制御レジスタ	TB2IC	XXXXX000b
005Dh	INT0割り込み制御レジスタ	INT0IC	XX00X000b
005Eh	INT1割り込み制御レジスタ	INT1IC	XX00X000b
005Fh	INT2割り込み制御レジスタ	INT2IC	XX00X000b
0060h			XXh
0061h			XXh
0062h	CAN0スロット0：メッセージ識別子/DLC		XXh
0063h			XXh
0064h			XXh
0065h			XXh
0066h	CAN0スロット0：データフィールド		XXh
0067h			XXh
0068h			XXh
0069h			XXh
006Ah			XXh
006Bh			XXh
006Ch			XXh
006Dh	CAN0スロット0：タイムスタンプ		XXh
006Eh			XXh
006Fh			XXh
0070h	CAN0スロット1：メッセージ識別子/DLC		XXh
0071h			XXh
0072h			XXh
0073h			XXh
0074h			XXh
0075h			XXh
0076h			XXh
0077h			XXh
0078h	CAN0スロット1：データフィールド		XXh
0079h			XXh
007Ah			XXh
007Bh			XXh
007Ch			XXh
007Dh			XXh
007Eh		CAN0スロット1：タイムスタンプ	
007Fh			XXh

X：不定です。

注1．空欄は予約領域です。アクセスしないでください。



表4.3 SFR一覧( 3 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
0080h	CAN0スロット2 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
0081h			XXh		
0082h			XXh		
0083h			XXh		
0084h			XXh		
0085h			XXh		
0086h	CAN0スロット2 : データフィールド		XXh		
0087h			XXh		
0088h			XXh		
0089h			XXh		
008Ah			XXh		
008Bh			XXh		
008Ch	CAN0スロット2 : タイムスタンプ		XXh		
008Dh			XXh		
008Eh			XXh		
008Fh			XXh		
0090h			CAN0スロット3 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0091h					XXh
0092h	XXh				
0093h	XXh				
0094h	XXh				
0095h	XXh				
0096h	CAN0スロット3 : データフィールド		XXh		
0097h			XXh		
0098h			XXh		
0099h			XXh		
009Ah			XXh		
009Bh			XXh		
009Ch	CAN0スロット3 : タイムスタンプ		XXh		
009Dh			XXh		
009Eh			XXh		
009Fh			XXh		
00A0h			CAN0スロット4 : メッセージ識別子/DLC		XXh
00A1h					XXh
00A2h	XXh				
00A3h	XXh				
00A4h	XXh				
00A5h	XXh				
00A6h	CAN0スロット4 : データフィールド		XXh		
00A7h			XXh		
00A8h			XXh		
00A9h			XXh		
00AAh			XXh		
00ABh			XXh		
00ACh	CAN0スロット4 : タイムスタンプ		XXh		
00ADh			XXh		
00AEh			XXh		
00AFh			XXh		
00B0h			CAN0スロット5 : メッセージ識別子/DLC		XXh
00B1h					XXh
00B2h	XXh				
00B3h	XXh				
00B4h	XXh				
00B5h	XXh				
00B6h	CAN0スロット5 : データフィールド		XXh		
00B7h			XXh		
00B8h			XXh		
00B9h			XXh		
00BAh			XXh		
00BBh			XXh		
00BCh	CAN0スロット5 : タイムスタンプ		XXh		
00BDh			XXh		
00BEh			XXh		
00BFh			XXh		

X : 不定です。

表4.4 SFR一覧( 4 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
00C0h	CAN0スロット6 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
00C1h			XXh		
00C2h			XXh		
00C3h			XXh		
00C4h			XXh		
00C5h			XXh		
00C6h	CAN0スロット6 : データフィールド		XXh		
00C7h			XXh		
00C8h			XXh		
00C9h			XXh		
00CAh			XXh		
00CBh			XXh		
00CCh	CAN0スロット6 : タイムスタンプ		XXh		
00CDh			XXh		
00CEh			XXh		
00CFh			XXh		
00D0h			CAN0スロット7 : メッセージ識別子/DLC		XXh
00D1h					XXh
00D2h	XXh				
00D3h	XXh				
00D4h	XXh				
00D5h	XXh				
00D6h	CAN0スロット7 : データフィールド		XXh		
00D7h			XXh		
00D8h			XXh		
00D9h			XXh		
00DAh			XXh		
00DBh			XXh		
00DCh	CAN0スロット7 : タイムスタンプ		XXh		
00DDh			XXh		
00DEh			XXh		
00DFh			XXh		
00E0h			CAN0スロット8 : メッセージ識別子/DLC		XXh
00E1h					XXh
00E2h	XXh				
00E3h	XXh				
00E4h	XXh				
00E5h	XXh				
00E6h	CAN0スロット8 : データフィールド		XXh		
00E7h			XXh		
00E8h			XXh		
00E9h			XXh		
00EAh			XXh		
00EBh			XXh		
00ECh	CAN0スロット8 : タイムスタンプ		XXh		
00EDh			XXh		
00EEh			XXh		
00EFh			XXh		
00F0h			CAN0スロット9 : メッセージ識別子/DLC		XXh
00F1h					XXh
00F2h	XXh				
00F3h	XXh				
00F4h	XXh				
00F5h	XXh				
00F6h	CAN0スロット9 : データフィールド		XXh		
00F7h			XXh		
00F8h			XXh		
00F9h			XXh		
00FAh			XXh		
00FBh			XXh		
00FCh	CAN0スロット9 : タイムスタンプ		XXh		
00FDh			XXh		
00FEh			XXh		
00FFh			XXh		

X : 不定です。

表4.5 SFR一覧( 5 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
0100h	CAN0スロット10 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
0101h			XXh		
0102h			XXh		
0103h			XXh		
0104h			XXh		
0105h			XXh		
0106h	CAN0スロット10 : データフィールド		XXh		
0107h			XXh		
0108h			XXh		
0109h			XXh		
010Ah			XXh		
010Bh			XXh		
010Ch	CAN0スロット10 : タイムスタンプ		XXh		
010Dh			XXh		
010Eh			XXh		
010Fh			XXh		
0110h			CAN0スロット11 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0111h					XXh
0112h	XXh				
0113h	XXh				
0114h	XXh				
0115h	XXh				
0116h	CAN0スロット11 : データフィールド		XXh		
0117h			XXh		
0118h			XXh		
0119h			XXh		
011Ah			XXh		
011Bh			XXh		
011Ch	CAN0スロット11 : タイムスタンプ		XXh		
011Dh			XXh		
011Eh			XXh		
011Fh			XXh		
0120h			CAN0スロット12 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0121h					XXh
0122h	XXh				
0123h	XXh				
0124h	XXh				
0125h	XXh				
0126h	CAN0スロット12 : データフィールド		XXh		
0127h			XXh		
0128h			XXh		
0129h			XXh		
012Ah			XXh		
012Bh			XXh		
012Ch	CAN0スロット12 : タイムスタンプ		XXh		
012Dh			XXh		
012Eh			XXh		
012Fh			XXh		
0130h			CAN0スロット13 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0131h					XXh
0132h	XXh				
0133h	XXh				
0134h	XXh				
0135h	XXh				
0136h	CAN0スロット13 : データフィールド		XXh		
0137h			XXh		
0138h			XXh		
0139h			XXh		
013Ah			XXh		
013Bh			XXh		
013Ch	CAN0スロット13 : タイムスタンプ		XXh		
013Dh			XXh		
013Eh			XXh		
013Fh			XXh		

X : 不定です。

表4.6 SFR一覧( 6頁注1 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
0140h	CAN0スロット14 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
0141h			XXh		
0142h			XXh		
0143h			XXh		
0144h			XXh		
0145h			XXh		
0146h	CAN0スロット14 : データフィールド		XXh		
0147h			XXh		
0148h			XXh		
0149h			XXh		
014Ah			XXh		
014Bh			XXh		
014Ch	CAN0スロット14 : タイムスタンプ		XXh		
014Dh			XXh		
014Eh			XXh		
014Fh			XXh		
0150h			CAN0スロット15 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0151h					XXh
0152h	XXh				
0153h	XXh				
0154h	XXh				
0155h	XXh				
0156h	CAN0スロット15 : データフィールド		XXh		
0157h			XXh		
0158h			XXh		
0159h			XXh		
015Ah			XXh		
015Bh			XXh		
015Ch	CAN0スロット15 : タイムスタンプ		XXh		
015Dh			XXh		
015Eh			XXh		
015Fh			XXh		
0160h			CAN0グローバルマスクレジスタ	C0GMR	XXh
0161h					XXh
0162h	XXh				
0163h	XXh				
0164h	XXh				
0165h	XXh				
0166h	CAN0ローカルマスクAレジスタ	C0LMAR	XXh		
0167h			XXh		
0168h			XXh		
0169h			XXh		
016Ah			XXh		
016Bh			XXh		
016Ch	CAN0ローカルマスクBレジスタ	C0LMBR	XXh		
016Dh			XXh		
016Eh			XXh		
016Fh			XXh		
0170h			XXh		
0171h			XXh		
0172h					
0173h					
0174h					
0175h					
0176h					
0177h					
0178h					
0179h					
017Ah					
017Bh					
017Ch					
017Dh					
017Eh					
017Fh					

X : 不定です。

注1 . 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。

表4.7 SFR一覧(7頁注2)

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
0180h			
0181h			
0182h			
0183h			
0184h			
0185h			
0186h			
0187h			
0188h			
0189h			
018Ah			
018Bh			
018Ch			
018Dh			
018Eh			
018Fh			
0190h			
0191h			
0192h			
0193h			
0194h			
0195h			
0196h			
0197h			
0198h			
0199h			
019Ah			
019Bh			
019Ch			
019Dh			
019Eh			
019Fh			
01A0h			
01A1h			
01A2h			
01A3h			
01A4h			
01A5h			
01A6h			
01A7h			
01A8h			
01A9h			
01AAh			
01ABh			
01ACh			
01ADh			
01AEh			
01AFh			
01B0h			
01B1h			
01B2h			
01B3h			
01B4h			
01B5h	フラッシュメモリ制御レジスタ1(注1)	FMR1	0X00XX0Xb
01B6h			
01B7h	フラッシュメモリ制御レジスタ0(注1)	FMR0	00000001b
01B8h			00h
01B9h	アドレス一致割り込みレジスタ2	RMAD2	00h
01BAh			X0h
01BBh	アドレス一致割り込み許可レジスタ2	AIER2	XXXXXX00b
01BCh			00h
01BDh	アドレス一致割り込みレジスタ3	RMAD3	00h
01BEh			X0h
01BFh			

X: 不定です。

注1. これらのレジスタはフラッシュメモリ版にあります。マスクROM版ではアクセスしないでください。

注2. 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。

表4.8 SFR一覧(8頁注1)

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
01C0h	タイマB3, B4, B5カウント開始フラグ	TBSR	000XXXXXb
01C1h			
01C2h			XXh
01C3h	タイマA1-1レジスタ	TA11	XXh
01C4h			XXh
01C5h	タイマA2-1レジスタ	TA21	XXh
01C6h			XXh
01C7h	タイマA4-1レジスタ	TA41	XXh
01C8h	三相PWM制御レジスタ0	INVC0	00h
01C9h	三相PWM制御レジスタ1	INVC1	00h
01CAh	三相出力バッファレジスタ0	IDB0	00111111b
01CBh	三相出力バッファレジスタ1	IDB1	00111111b
01CCh	短絡防止タイマ	DTT	XXh
01CDh	タイマB2割り込み発生頻度設定カウンタ	ICTB2	XXh
01CEh			
01CFh			
01D0h			XXh
01D1h	タイマB3レジスタ	TB3	XXh
01D2h			XXh
01D3h	タイマB4レジスタ	TB4	XXh
01D4h			XXh
01D5h	タイマB5レジスタ	TB5	XXh
01D6h			
01D7h			
01D8h			
01D9h			
01DAh			
01DBh	タイマB3モードレジスタ	TB3MR	00XX0000b
01DCh	タイマB4モードレジスタ	TB4MR	00XX0000b
01DDh	タイマB5モードレジスタ	TB5MR	00XX0000b
01DEh	割り込み要因選択レジスタ0	IFSR0	00XX0000b
01DFh	割り込み要因選択レジスタ1	IFSR1	00h
01E0h	SI/O3送受信レジスタ	S3TRR	XXh
01E1h			
01E2h	SI/O3制御レジスタ	S3C	01000000b
01E3h	SI/O3ビットレートレジスタ	S3BRG	XXh
01E4h			
01E5h			
01E6h			
01E7h			
01E8h			
01E9h			
01EAh			
01EBh			
01ECh	UART0特殊モードレジスタ4	U0SMR4	00h
01EDh	UART0特殊モードレジスタ3	U0SMR3	000X0X0Xb
01EEh	UART0特殊モードレジスタ2	U0SMR2	X0000000b
01EFh	UART0特殊モードレジスタ	U0SMR	X0000000b
01F0h	UART1特殊モードレジスタ4	U1SMR4	00h
01F1h	UART1特殊モードレジスタ3	U1SMR3	000X0X0Xb
01F2h	UART1特殊モードレジスタ2	U1SMR2	X0000000b
01F3h	UART1特殊モードレジスタ	U1SMR	X0000000b
01F4h	UART2特殊モードレジスタ4	U2SMR4	00h
01F5h	UART2特殊モードレジスタ3	U2SMR3	000X0X0Xb
01F6h	UART2特殊モードレジスタ2	U2SMR2	X0000000b
01F7h	UART2特殊モードレジスタ	U2SMR	X0000000b
01F8h	UART2送受信モードレジスタ	U2MR	00h
01F9h	UART2ビットレートレジスタ	U2BRG	XXh
01FAh			XXh
01FBh	UART2送信バッファレジスタ	U2TB	XXh
01FCh	UART2送受信制御レジスタ0	U2C0	00001000b
01FDh	UART2送受信制御レジスタ1	U2C1	00000010b
01FEh			XXh
01FFh	UART2受信バッファレジスタ	U2RB	XXh

X: 不定です。

注1. 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。

表4.9 SFR一覧( 9 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
0200h	CAN0メッセージ制御レジスタ0	COMCTL0	00h
0201h	CAN0メッセージ制御レジスタ1	COMCTL1	00h
0202h	CAN0メッセージ制御レジスタ2	COMCTL2	00h
0203h	CAN0メッセージ制御レジスタ3	COMCTL3	00h
0204h	CAN0メッセージ制御レジスタ4	COMCTL4	00h
0205h	CAN0メッセージ制御レジスタ5	COMCTL5	00h
0206h	CAN0メッセージ制御レジスタ6	COMCTL6	00h
0207h	CAN0メッセージ制御レジスタ7	COMCTL7	00h
0208h	CAN0メッセージ制御レジスタ8	COMCTL8	00h
0209h	CAN0メッセージ制御レジスタ9	COMCTL9	00h
020Ah	CAN0メッセージ制御レジスタ10	COMCTL10	00h
020Bh	CAN0メッセージ制御レジスタ11	COMCTL11	00h
020Ch	CAN0メッセージ制御レジスタ12	COMCTL12	00h
020Dh	CAN0メッセージ制御レジスタ13	COMCTL13	00h
020Eh	CAN0メッセージ制御レジスタ14	COMCTL14	00h
020Fh	CAN0メッセージ制御レジスタ15	COMCTL15	00h
0210h	CAN0制御レジスタ	C0CTRL	X0000001b
0211h			XX0X0000b
0212h	CAN0ステータスレジスタ	C0STR	00h
0213h			X0000001b
0214h	CAN0スロットステータスレジスタ	C0SSTR	00h
0215h			00h
0216h	CAN0割り込み制御レジスタ	C0ICR	00h
0217h			00h
0218h	CAN0拡張IDレジスタ	C0IDR	00h
0219h			00h
021Ah	CAN0バスタイミング制御レジスタ	C0CONR	XXh
021Bh			XXh
021Ch	CAN0受信エラーカウントレジスタ	C0RECR	00h
021Dh	CAN0送信エラーカウントレジスタ	C0TECR	00h
021Eh	CAN0タイムスタンプレジスタ	C0TSR	00h
021Fh			00h
0220h	CAN1メッセージ制御レジスタ0	C1MCTL0	00h
0221h	CAN1メッセージ制御レジスタ1	C1MCTL1	00h
0222h	CAN1メッセージ制御レジスタ2	C1MCTL2	00h
0223h	CAN1メッセージ制御レジスタ3	C1MCTL3	00h
0224h	CAN1メッセージ制御レジスタ4	C1MCTL4	00h
0225h	CAN1メッセージ制御レジスタ5	C1MCTL5	00h
0226h	CAN1メッセージ制御レジスタ6	C1MCTL6	00h
0227h	CAN1メッセージ制御レジスタ7	C1MCTL7	00h
0228h	CAN1メッセージ制御レジスタ8	C1MCTL8	00h
0229h	CAN1メッセージ制御レジスタ9	C1MCTL9	00h
022Ah	CAN1メッセージ制御レジスタ10	C1MCTL10	00h
022Bh	CAN1メッセージ制御レジスタ11	C1MCTL11	00h
022Ch	CAN1メッセージ制御レジスタ12	C1MCTL12	00h
022Dh	CAN1メッセージ制御レジスタ13	C1MCTL13	00h
022Eh	CAN1メッセージ制御レジスタ14	C1MCTL14	00h
022Fh	CAN1メッセージ制御レジスタ15	C1MCTL15	00h
0230h	CAN1制御レジスタ	C1CTRL	X0000001b
0231h			XX0X0000b
0232h	CAN1ステータスレジスタ	C1STR	00h
0233h			X0000001b
0234h	CAN1スロットステータスレジスタ	C1SSTR	00h
0235h			00h
0236h	CAN1割り込み制御レジスタ	C1ICR	00h
0237h			00h
0238h	CAN1拡張IDレジスタ	C1IDR	00h
0239h			00h
023Ah	CAN1バスタイミング制御レジスタ	C1CONR	XXh
023Bh			XXh
023Ch	CAN1受信エラーカウントレジスタ	C1RECR	00h
023Dh	CAN1送信エラーカウントレジスタ	C1TECR	00h
023Eh	CAN1タイムスタンプレジスタ	C1TSR	00h
023Fh			00h

X : 不定です。

表4.10 SFR一覧( 10頁注1 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
0240h			
0241h			
0242h	CAN0アクセプタンスフィルタサポートレジスタ	C0AFS	XXh
0243h			XXh
0244h	CAN1アクセプタンスフィルタサポートレジスタ	C1AFS	XXh
0245h			XXh
0246h			
0247h			
0248h			
0249h			
024Ah			
024Bh			
024Ch			
024Dh			
024Eh			
024Fh			
0250h			
0251h			
0252h			
0253h			
0254h			
0255h			
0256h			
0257h			
0258h			
0259h			
025Ah			
025Bh			
025Ch			
025Dh			
025Eh	周辺クロック選択レジスタ	PCLKR	00h
025Fh	CAN0/1クロック選択レジスタ	CCLKR	00h
0260h			XXh
0261h			XXh
0262h	CAN1スロット0 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0263h			XXh
0264h			XXh
0265h			XXh
0266h			XXh
0267h			XXh
0268h			XXh
0269h	CAN1スロット0 : データフィールド		XXh
026Ah			XXh
026Bh			XXh
026Ch			XXh
026Dh			XXh
026Eh	CAN1スロット0 : タイムスタンプ		XXh
026Fh			XXh
0270h			XXh
0271h			XXh
0272h	CAN1スロット1 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0273h			XXh
0274h			XXh
0275h			XXh
0276h			XXh
0277h			XXh
0278h			XXh
0279h	CAN1スロット1 : データフィールド		XXh
027Ah			XXh
027Bh			XXh
027Ch			XXh
027Dh			XXh
027Eh	CAN1スロット1 : タイムスタンプ		XXh
027Fh			XXh

X : 不定です。

注1 . 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。



表4.11 SFR一覧( 11 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
0280h	CAN1スロット2 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
0281h			XXh		
0282h			XXh		
0283h			XXh		
0284h			XXh		
0285h			XXh		
0286h	CAN1スロット2 : データフィールド		XXh		
0287h			XXh		
0288h			XXh		
0289h			XXh		
028Ah			XXh		
028Bh			XXh		
028Ch	CAN1スロット2 : タイムスタンプ		XXh		
028Dh			XXh		
028Eh			XXh		
028Fh			XXh		
0290h			CAN1スロット3 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0291h					XXh
0292h	XXh				
0293h	XXh				
0294h	XXh				
0295h	XXh				
0296h	CAN1スロット3 : データフィールド		XXh		
0297h			XXh		
0298h			XXh		
0299h			XXh		
029Ah			XXh		
029Bh			XXh		
029Ch	CAN1スロット3 : タイムスタンプ		XXh		
029Dh			XXh		
029Eh			XXh		
029Fh			XXh		
02A0h			CAN1スロット4 : メッセージ識別子/DLC		XXh
02A1h					XXh
02A2h	XXh				
02A3h	XXh				
02A4h	XXh				
02A5h	XXh				
02A6h	CAN1スロット4 : データフィールド		XXh		
02A7h			XXh		
02A8h			XXh		
02A9h			XXh		
02AAh			XXh		
02ABh			XXh		
02ACh	CAN1スロット4 : タイムスタンプ		XXh		
02ADh			XXh		
02AEh			XXh		
02AFh			XXh		
02B0h			CAN1スロット5 : メッセージ識別子/DLC		XXh
02B1h					XXh
02B2h	XXh				
02B3h	XXh				
02B4h	XXh				
02B5h	XXh				
02B6h	CAN1スロット5 : データフィールド		XXh		
02B7h			XXh		
02B8h			XXh		
02B9h			XXh		
02BAh			XXh		
02BBh			XXh		
02BCh	CAN1スロット5 : タイムスタンプ		XXh		
02BDh			XXh		
02BEh			XXh		
02BFh			XXh		

X : 不定です。

表4.12 SFR一覧( 12 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
02C0h	CAN1スロット6 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
02C1h			XXh		
02C2h			XXh		
02C3h			XXh		
02C4h			XXh		
02C5h			XXh		
02C6h	CAN1スロット6 : データフィールド		XXh		
02C7h			XXh		
02C8h			XXh		
02C9h			XXh		
02CAh			XXh		
02CBh			XXh		
02CCh	CAN1スロット6 : タイムスタンプ		XXh		
02CDh			XXh		
02CEh			XXh		
02CFh			XXh		
02D0h			CAN1スロット7 : メッセージ識別子/DLC		XXh
02D1h					XXh
02D2h	XXh				
02D3h	XXh				
02D4h	XXh				
02D5h	XXh				
02D6h	CAN1スロット7 : データフィールド		XXh		
02D7h			XXh		
02D8h			XXh		
02D9h			XXh		
02DAh			XXh		
02DBh			XXh		
02DCh	CAN1スロット7 : タイムスタンプ		XXh		
02DDh			XXh		
02DEh			XXh		
02DFh			XXh		
02E0h			CAN1スロット8 : メッセージ識別子/DLC		XXh
02E1h					XXh
02E2h	XXh				
02E3h	XXh				
02E4h	XXh				
02E5h	XXh				
02E6h	CAN1スロット8 : データフィールド		XXh		
02E7h			XXh		
02E8h			XXh		
02E9h			XXh		
02EAh			XXh		
02EBh			XXh		
02ECh	CAN1スロット8 : タイムスタンプ		XXh		
02EDh			XXh		
02EEh			XXh		
02EFh			XXh		
02F0h			CAN1スロット9 : メッセージ識別子/DLC		XXh
02F1h					XXh
02F2h	XXh				
02F3h	XXh				
02F4h	XXh				
02F5h	XXh				
02F6h	CAN1スロット9 : データフィールド		XXh		
02F7h			XXh		
02F8h			XXh		
02F9h			XXh		
02FAh			XXh		
02FBh			XXh		
02FCh	CAN1スロット9 : タイムスタンプ		XXh		
02FDh			XXh		
02FEh			XXh		
02FFh			XXh		

X : 不定です。

表4.13 SFR一覧( 13 )

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
0300h	CAN1スロット10 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
0301h			XXh		
0302h			XXh		
0303h			XXh		
0304h			XXh		
0305h			XXh		
0306h	CAN1スロット10 : データフィールド		XXh		
0307h			XXh		
0308h			XXh		
0309h			XXh		
030Ah			XXh		
030Bh			XXh		
030Ch	CAN1スロット10 : タイムスタンプ		XXh		
030Dh			XXh		
030Eh			XXh		
030Fh			XXh		
0310h			CAN1スロット11 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0311h					XXh
0312h	XXh				
0313h	XXh				
0314h	XXh				
0315h	XXh				
0316h	CAN1スロット11 : データフィールド		XXh		
0317h			XXh		
0318h			XXh		
0319h			XXh		
031Ah			XXh		
031Bh			XXh		
031Ch	CAN1スロット11 : タイムスタンプ		XXh		
031Dh			XXh		
031Eh			XXh		
031Fh			XXh		
0320h			CAN1スロット12 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0321h					XXh
0322h	XXh				
0323h	XXh				
0324h	XXh				
0325h	XXh				
0326h	CAN1スロット12 : データフィールド		XXh		
0327h			XXh		
0328h			XXh		
0329h			XXh		
032Ah			XXh		
032Bh			XXh		
032Ch	CAN1スロット12 : タイムスタンプ		XXh		
032Dh			XXh		
032Eh			XXh		
032Fh			XXh		
0330h			CAN1スロット13 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0331h					XXh
0332h	XXh				
0333h	XXh				
0334h	XXh				
0335h	XXh				
0336h	CAN1スロット13 : データフィールド		XXh		
0337h			XXh		
0338h			XXh		
0339h			XXh		
033Ah			XXh		
033Bh			XXh		
033Ch	CAN1スロット13 : タイムスタンプ		XXh		
033Dh			XXh		
033Eh			XXh		
033Fh			XXh		

X : 不定です。

表4.14 SFR一覧(14頁注1)

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値		
0340h	CAN1スロット14 : メッセージ識別子/DLC		XXh		
0341h			XXh		
0342h			XXh		
0343h			XXh		
0344h			XXh		
0345h			XXh		
0346h	CAN1スロット14 : データフィールド		XXh		
0347h			XXh		
0348h			XXh		
0349h			XXh		
034Ah			XXh		
034Bh			XXh		
034Ch	CAN1スロット14 : タイムスタンプ		XXh		
034Dh			XXh		
034Eh			XXh		
034Fh			XXh		
0350h			CAN1スロット15 : メッセージ識別子/DLC		XXh
0351h					XXh
0352h	XXh				
0353h	XXh				
0354h	XXh				
0355h	XXh				
0356h	CAN1スロット15 : データフィールド		XXh		
0357h			XXh		
0358h			XXh		
0359h			XXh		
035Ah			XXh		
035Bh			XXh		
035Ch	CAN1スロット15 : タイムスタンプ		XXh		
035Dh			XXh		
035Eh			XXh		
035Fh			XXh		
0360h			CAN1グローバルマスクレジスタ	C1GMR	XXh
0361h					XXh
0362h	XXh				
0363h	XXh				
0364h	XXh				
0365h	XXh				
0366h	CAN1ローカルマスクAレジスタ	C1LMAR	XXh		
0367h			XXh		
0368h			XXh		
0369h			XXh		
036Ah			XXh		
036Bh			XXh		
036Ch	CAN1ローカルマスクBレジスタ	C1LMBR	XXh		
036Dh			XXh		
036Eh			XXh		
036Fh			XXh		
0370h			XXh		
0371h			XXh		
0372h					
0373h					
0374h					
0375h					
0376h					
0377h					
0378h					
0379h					
037Ah					
037Bh					
037Ch					
037Dh					
037Eh					
037Fh					

X : 不定です。

注1 . 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。

表4.15 SFR一覧(15頁注2)

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
0380h	カウント開始フラグ	TABSR	00h
0381h	時計用プリスケアラリセットフラグ	CPSRF	0XXXXXXb
0382h	ワンショット開始フラグ	ONSF	00h
0383h	トリガ選択レジスタ	TRGSR	00h
0384h	アップダウンフラグ	UDF	00h(注1)
0385h			
0386h	タイマA0レジスタ	TA0	XXh
0387h			XXh
0388h	タイマA1レジスタ	TA1	XXh
0389h			XXh
038Ah	タイマA2レジスタ	TA2	XXh
038Bh			XXh
038Ch	タイマA3レジスタ	TA3	XXh
038Dh			XXh
038Eh	タイマA4レジスタ	TA4	XXh
038Fh			XXh
0390h	タイマB0レジスタ	TB0	XXh
0391h			XXh
0392h	タイマB1レジスタ	TB1	XXh
0393h			XXh
0394h	タイマB2レジスタ	TB2	XXh
0395h			XXh
0396h	タイマA0モードレジスタ	TA0MR	00h
0397h	タイマA1モードレジスタ	TA1MR	00h
0398h	タイマA2モードレジスタ	TA2MR	00h
0399h	タイマA3モードレジスタ	TA3MR	00h
039Ah	タイマA4モードレジスタ	TA4MR	00h
039Bh	タイマB0モードレジスタ	TB0MR	00XX0000b
039Ch	タイマB1モードレジスタ	TB1MR	00XX0000b
039Dh	タイマB2モードレジスタ	TB2MR	00XX0000b
039Eh	タイマB2特殊モードレジスタ	TB2SC	XXXXXX00b
039Fh			
03A0h	UART0送受信モードレジスタ	U0MR	00h
03A1h	UART0ビットレートレジスタ	U0BRG	XXh
03A2h	UART0送信バッファレジスタ	U0TB	XXh
03A3h			XXh
03A4h	UART0送受信制御レジスタ0	U0C0	00001000b
03A5h	UART0送受信制御レジスタ1	U0C1	00XX0010b
03A6h	UART0受信バッファレジスタ	U0RB	XXh
03A7h			XXh
03A8h	UART1送受信モードレジスタ	U1MR	00h
03A9h	UART1ビットレートレジスタ	U1BRG	XXh
03AAh	UART1送信バッファレジスタ	U1TB	XXh
03ABh			XXh
03ACh	UART1送受信制御レジスタ0	U1C0	00001000b
03ADh	UART1送受信制御レジスタ1	U1C1	00XX0010b
03AEh	UART1受信バッファレジスタ	U1RB	XXh
03AFh			XXh
03B0h	UART送受信制御レジスタ2	UCON	X0000000b
03B1h			
03B2h			
03B3h			
03B4h			
03B5h			
03B6h			
03B7h			
03B8h	DMA0要因選択レジスタ	DM0SL	00h
03B9h			
03BAh	DMA1要因選択レジスタ	DM1SL	00h
03BBh			
03BCh	CRCデータレジスタ	CRCD	XXh
03BDh			XXh
03BEh	CRCインプットレジスタ	CRCIN	XXh
03BFh			

X: 不定です。

注1. UDFレジスタのTA2P~TA4Pビットはリセット後の値は"0"ですが、これらのビットを読んだ場合、その値は不定です。  
 注2. 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。

表4.16 SFR一覧(16頁注2)

番地	レジスタ	シンボル	リセット後の値
03C0h	A/Dレジスタ0	AD0	XXh
03C1h			XXh
03C2h	A/Dレジスタ1	AD1	XXh
03C3h			XXh
03C4h	A/Dレジスタ2	AD2	XXh
03C5h			XXh
03C6h	A/Dレジスタ3	AD3	XXh
03C7h			XXh
03C8h	A/Dレジスタ4	AD4	XXh
03C9h			XXh
03CAh	A/Dレジスタ5	AD5	XXh
03CBh			XXh
03CCh	A/Dレジスタ6	AD6	XXh
03CDh			XXh
03CEh	A/Dレジスタ7	AD7	XXh
03CFh			XXh
03D0h			
03D1h			
03D2h			
03D3h			
03D4h	A/D制御レジスタ2	ADCON2	00h
03D5h			
03D6h	A/D制御レジスタ0	ADCON0	00000XXXb
03D7h	A/D制御レジスタ1	ADCON1	00h
03D8h	D/Aレジスタ0	DA0	00h
03D9h			
03DAh	D/Aレジスタ1	DA1	00h
03DBh			
03DCh	D/A制御レジスタ	DACON	00h
03DDh			
03DEh			
03DFh			
03E0h	ポートP0レジスタ	P0	XXh
03E1h	ポートP1レジスタ	P1	XXh
03E2h	ポートP0方向レジスタ	PD0	00h
03E3h	ポートP1方向レジスタ	PD1	00h
03E4h	ポートP2レジスタ	P2	XXh
03E5h	ポートP3レジスタ	P3	XXh
03E6h	ポートP2方向レジスタ	PD2	00h
03E7h	ポートP3方向レジスタ	PD3	00h
03E8h	ポートP4レジスタ	P4	XXh
03E9h	ポートP5レジスタ	P5	XXh
03EAh	ポートP4方向レジスタ	PD4	00h
03EBh	ポートP5方向レジスタ	PD5	00h
03ECh	ポートP6レジスタ	P6	XXh
03EDh	ポートP7レジスタ	P7	XXh
03EEh	ポートP6方向レジスタ	PD6	00h
03EFh	ポートP7方向レジスタ	PD7	00h
03F0h	ポートP8レジスタ	P8	XXh
03F1h	ポートP9レジスタ	P9	XXh
03F2h	ポートP8方向レジスタ	PD8	00X00000b
03F3h	ポートP9方向レジスタ	PD9	00h
03F4h	ポートP10レジスタ	P10	XXh
03F5h			
03F6h	ポートP10方向レジスタ	PD10	00h
03F7h			
03F8h			
03F9h			
03FAh			
03FBh			
03FCh	ブルアップ制御レジスタ0	PUR0	00h
03FDh	ブルアップ制御レジスタ1	PUR1	00000000b(注1) 00000010b
03FEh	ブルアップ制御レジスタ2	PUR2	00h
03FFh	ポート制御レジスタ	PCR	00h

X : 不定です。

注1 . ハードウェアリセットでは次のようになります。

- ・ CNVSS端子に“L”を入力している場合、“00000000b”
- ・ CNVSS端子に“H”を入力している場合、“00000010b”

ソフトウェアリセット、ウォッチドッグタイマリセット、および発振停止検出リセットでは次のようになります。

- ・ PM0レジスタのPM01～00ビットが“00b”(シングルチップモード)の場合、“00000000b”
- ・ PM0レジスタのPM01～00ビットが“01b”(メモリ拡張モード) または“11b”(マイクロプロセッサモード)の場合、“00000010b”

注2 . 空欄は予約領域です。アクセスしないでください。

## 5. リセット

リセットには、ハードウェアリセット、ソフトウェアリセット、ウォッチドッグタイマリセット、発振停止検出リセットがあります。

### 5.1 ハードウェアリセット

RESET端子によるリセットです。電源電圧が推奨動作条件を満たすとき、RESET端子に“L”を入力すると端子は初期化されます(表5.1 RESET端子のレベルが“L”の期間の端子の状態参照)。また、発振回路が初期化され、メインクロックの発振が始まります。RESET端子の入力レベルを“L”から“H”にするとCPUとSFRが初期化され、リセットベクタで示される番地からプログラムを実行します。内部RAMは初期化されません。また、内部RAMに書き込み中にRESET端子が“L”になると、内部RAMは不定になります。

図5.1にリセット回路の一例、図5.2にリセットシーケンス、表5.1にRESET端子のレベルが“L”の期間の端子の状態を示します。

#### 5.1.1 電源安定時

- (1) RESET端子に“L”を入力する
- (2) XIN端子に20サイクル以上のクロックを入力する
- (3) RESET端子に“H”を入力する

#### 5.1.2 電源投入時

- (1) RESET端子に“L”を入力する
- (2) 電源電圧を推奨動作条件を満たすレベルまで上昇させる
- (3) 内部電源が安定するまで $t_d(P-R)$ 待つ
- (4) XIN端子に20サイクル以上のクロックを入力する
- (5) RESET端子に“H”を入力する

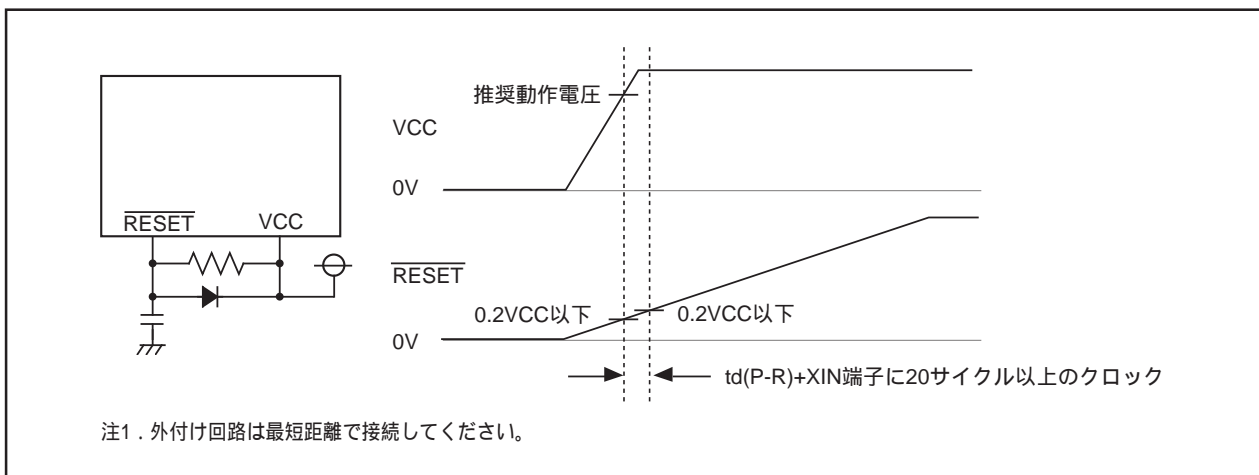


図5.1 リセット回路の一例

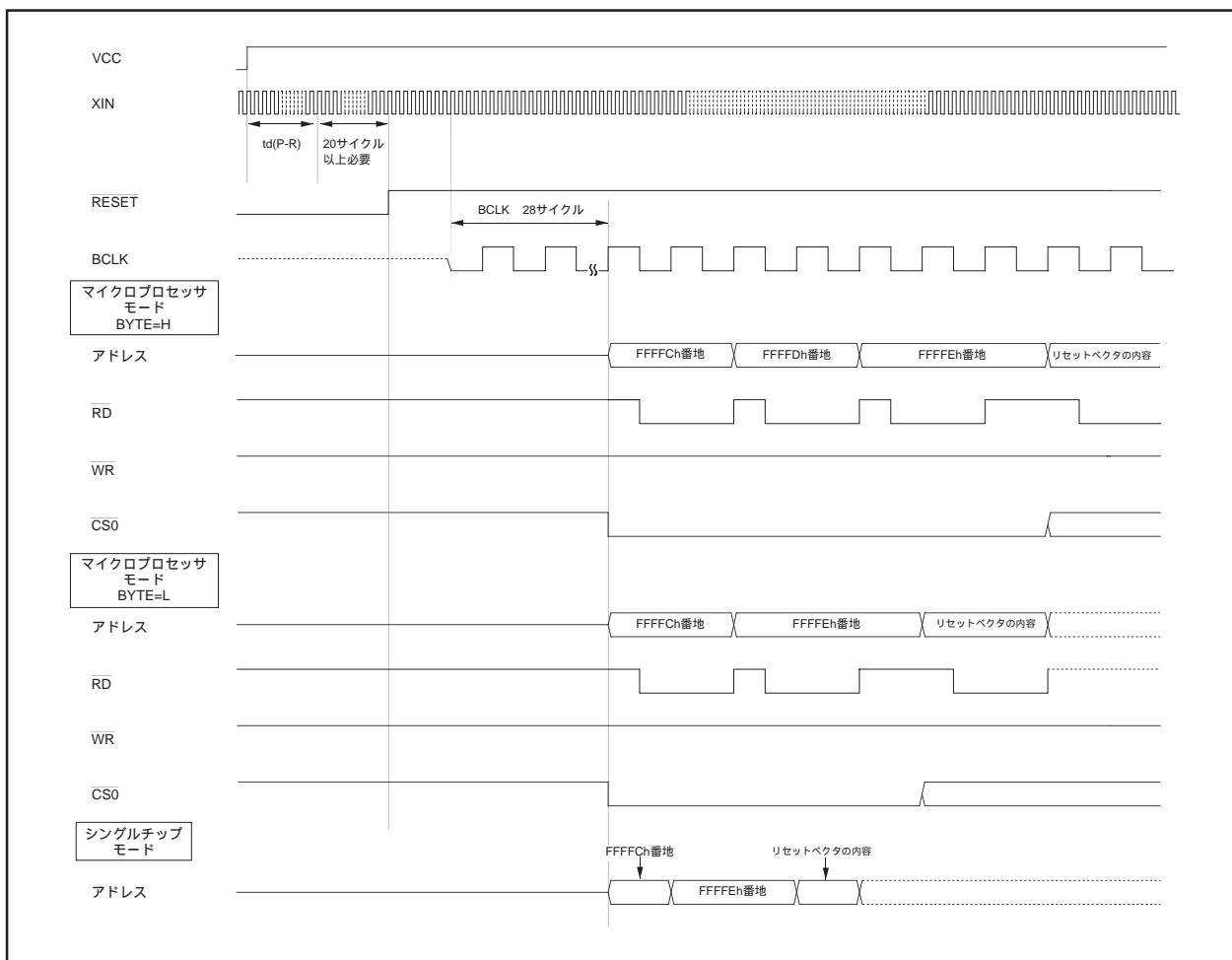


図5.2 リセットシーケンス

表5.1 RESET端子のレベルが“ L ”の期間の端子の状態

端子名	端子の状態		
	CNVSS = VSS	CNVSS = VCC( 注1 )	
		BYTE = VSS	BYTE = VCC
P0	入力ポート	データ入力	データ入力
P1	入力ポート	データ入力	入力ポート
P2, P3, P4_0 ~ P4_3	入力ポート	アドレス出力( 不定 )	アドレス出力( 不定 )
P4_4	入力ポート	CS0出力( “ H ”を出力 )	CS0出力( “ H ”を出力 )
P4_5 ~ P4_7	入力ポート	入力ポート( プルアップあり )	入力ポート( プルアップあり )
P5_0	入力ポート	WR出力( “ H ”を出力 )	WR出力( “ H ”を出力 )
P5_1	入力ポート	BHE出力( 不定 )	BHE出力( 不定 )
P5_2	入力ポート	RD出力( “ H ”を出力 )	RD出力( “ H ”を出力 )
P5_3	入力ポート	BCLK出力	BCLK出力
P5_4	入力ポート	HLDA出力( 出力値はHOLD端子の入力に依存 )	HLDA出力( 出力値はHOLD端子の入力に依存 )
P5_5	入力ポート	HOLD入力	HOLD入力
P5_6	入力ポート	ALE出力( “ L ”を出力 )	ALE出力( “ L ”を出力 )
P5_7	入力ポート	RDY入力	RDY入力
P6, P7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9, P10	入力ポート	入力ポート	入力ポート

注1 . CNVSS = VCC時は、電源投入後、内部電源電圧が安定してからの状態です。内部電源電圧が安定するまでは不定です。



## 5.2 ソフトウェアリセット

PM0レジスタのPM03ビットが「1」(マイクロコンピュータをリセット)にするとマイクロコンピュータは端子、CPU、SFRを初期化します。その後、リセットベクタで示される番地からプログラムを実行します。

CPUクロック源にメインクロックを選択し、メインクロックの発振が十分安定している状態で、PM03ビットを「1」にしてください。

ソフトウェアリセットでは、一部のSFRが初期化されません。詳細は「4. SFR」を参照してください。また、PM0レジスタのPM01～PM00ビットを初期化しないため、プロセッサモードは変化しません。

## 5.3 ウォッチドッグタイマリセット

PM1レジスタのPM12ビットが「1」(ウォッチドッグタイマアンダフロー時リセット)の場合、ウォッチドッグタイマがアンダフローするとマイクロコンピュータは端子、CPU、SFRを初期化します。その後、リセットベクタで示される番地からプログラムを実行します。

ウォッチドッグタイマリセットでは、一部のSFRが初期化されません。詳細は「4. SFR」を参照してください。また、PM0レジスタのPM01～PM00ビットを初期化しないため、プロセッサモードは変化しません。

## 5.4 発振停止検出リセット

CM2レジスタのCM27ビットが「0」(発振停止検出時リセット)の場合、メインクロック発振回路の停止を検出するとマイクロコンピュータは端子、CPU、SFRを初期化し、停止します。詳細は「8.5 発振停止、再発振検出機能」を参照してください。

発振停止検出リセットでは、一部のSFRが初期化されません。詳細は「4. SFR」を参照してください。また、PM0レジスタのPM01～PM00ビットを初期化しないため、プロセッサモードは変化しません。

## 5.5 内部領域の状態

図5.3にリセット後のCPUレジスタの状態を示します。リセット後のSFRの状態は「4. SFR」を参照してください。

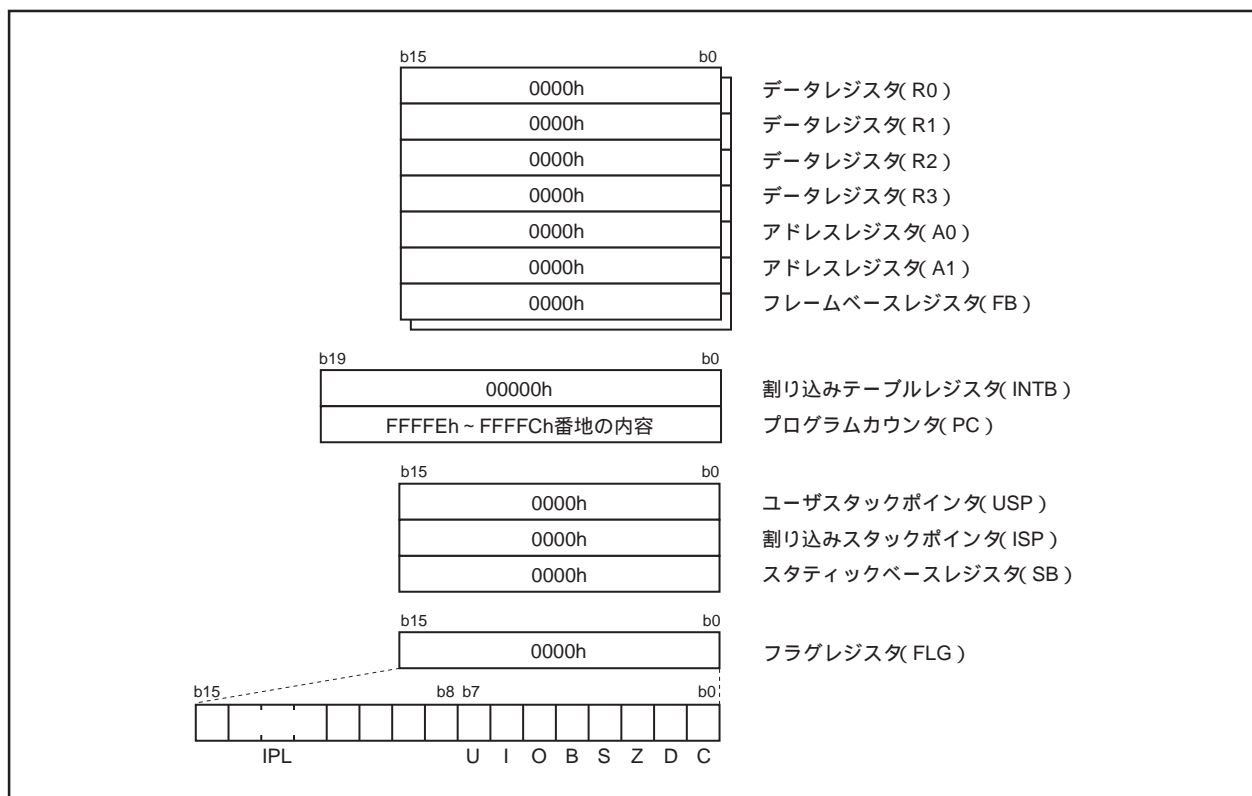


図5.3 リセット後のCPUレジスタの状態

## 6. プロセッサモード

### 6.1 プロセッサモードの種類

プロセッサモードは、シングルチップモード、メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモードを選択できます。表6.1にプロセッサモードの特長を示します。

表6.1 プロセッサモードの特長

プロセッサモード	アクセス空間	入出力ポートが割り当てられている端子
シングルチップモード	SFR、内部RAM、内部ROM	全端子が入出力ポート または周辺機能入出力端子
メモリ拡張モード	SFR、内部RAM、内部ROM、 外部領域(注1)	一部の端子がバス制御端子(注1)
マイクロプロセッサモード	SFR、内部RAM、外部領域(注1)	一部の端子がバス制御端子(注1)

注1. 詳細は「7. バス」を参照してください。

### 6.2 プロセッサモードの設定

プロセッサモードの設定は、CNVSS端子およびPM0レジスタのPM01～PM00ビットで行います。

表6.2にハードウェアリセット後のプロセッサモード、表6.3にPM01～PM00ビットの設定値に対するプロセッサモードを示します。

表6.2 ハードウェアリセット後のプロセッサモード

CNVSS端子の入力レベル	プロセッサモード
VSS	シングルチップモード
VCC(注1、2)	マイクロプロセッサモード

注1. CNVSS端子にVCCを入力し、ハードウェアリセットした場合、PM01～PM00ビットにかかわらず、内部ROMはアクセスできません。

注2. マルチプレクスバスをCSの全空間に割り当てることはできません。

表6.3 PM01～PM00ビットの設定値に対するプロセッサモード

PM01～PM00ビット	プロセッサモード
00b	シングルチップモード
01b	メモリ拡張モード
10b	設定しないでください
11b	マイクロプロセッサモード

PM01～PM00ビットを書き換えると、CNVSS端子の入力レベルにかかわらず、PM01～PM00ビットに対応するモードになります。PM01～PM00ビットを「01b(メモリ拡張モード)または「11b(マイクロプロセッサモード)」に書き換える場合、PM07～PM02ビットと同時に書き換えないでください。また、内部ROMでのマイクロプロセッサモードへの移行、および内部ROMと重なる領域でのマイクロプロセッサモードからの移行は行わないでください。

CNVSS端子にVCCを入力し、ハードウェアリセットした場合、PM01～PM00ビットにかかわらず、内部ROMはアクセスできません。

図6.1、図6.2にプロセッサモード関連レジスタ、図6.3にシングルチップモード時のメモリ配置を示します。図6.4～図6.7にメモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップセレクト領域を示します。

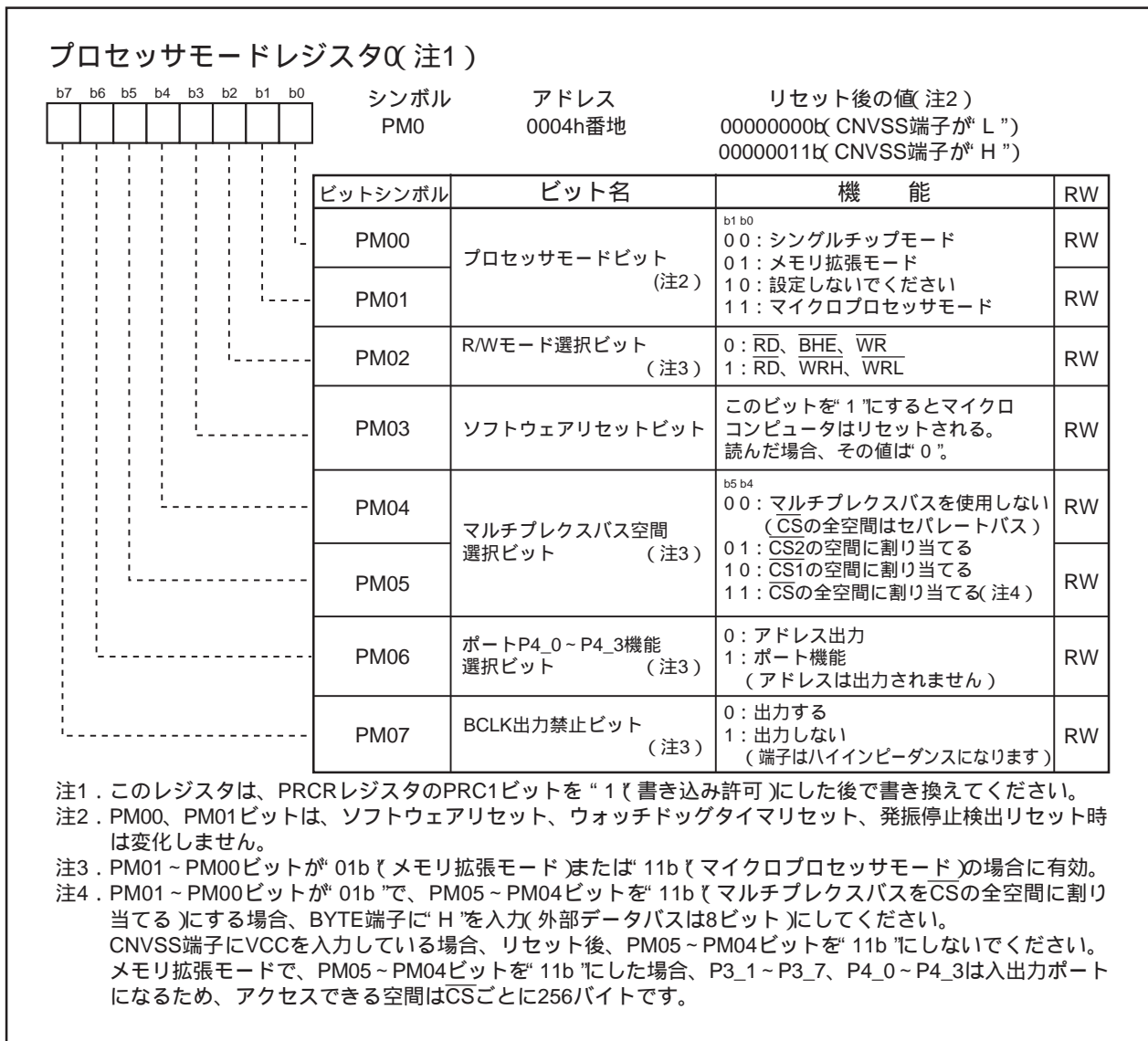


図6.1 PM0レジスタ

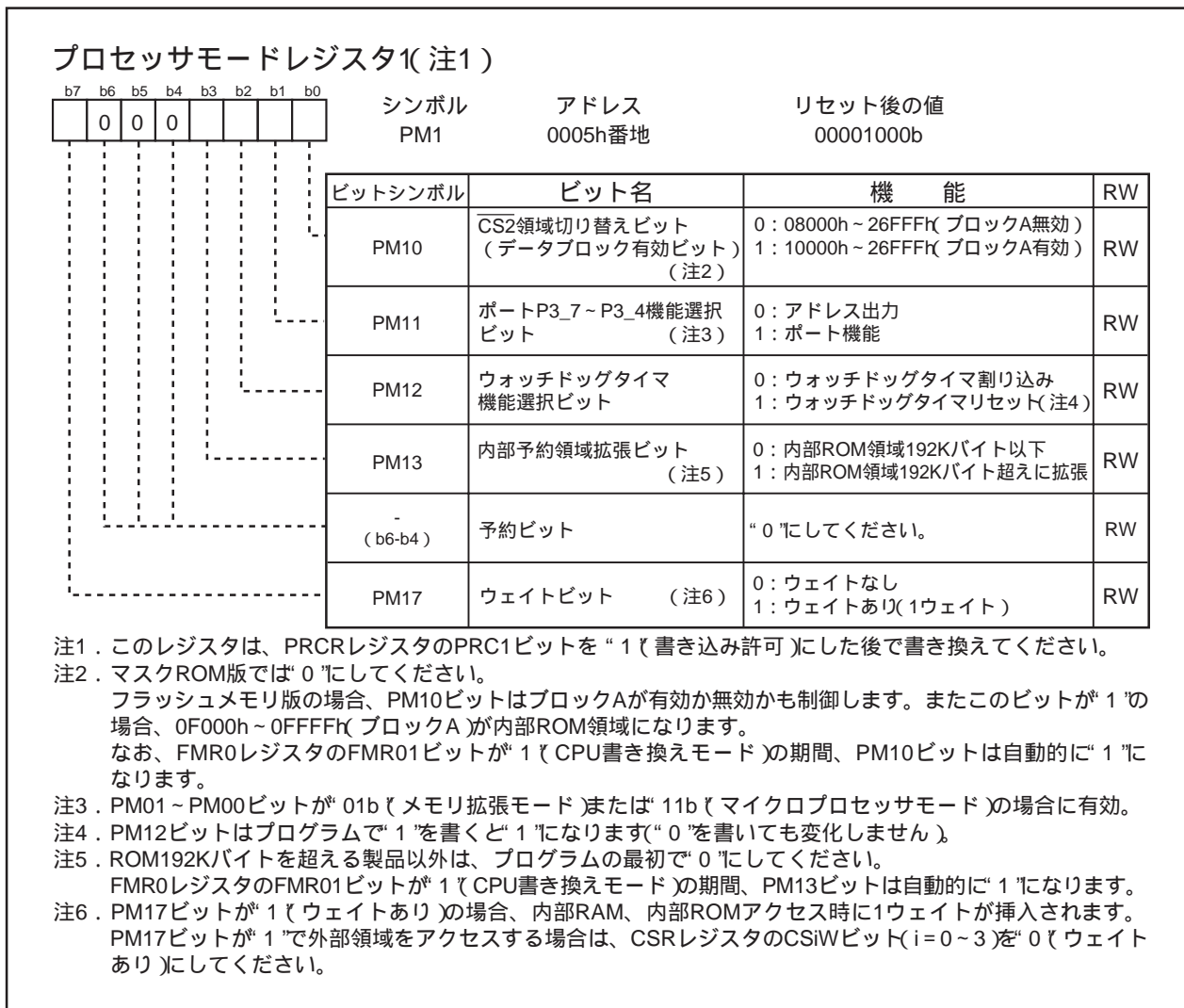


図6.2 PM1レジスタ

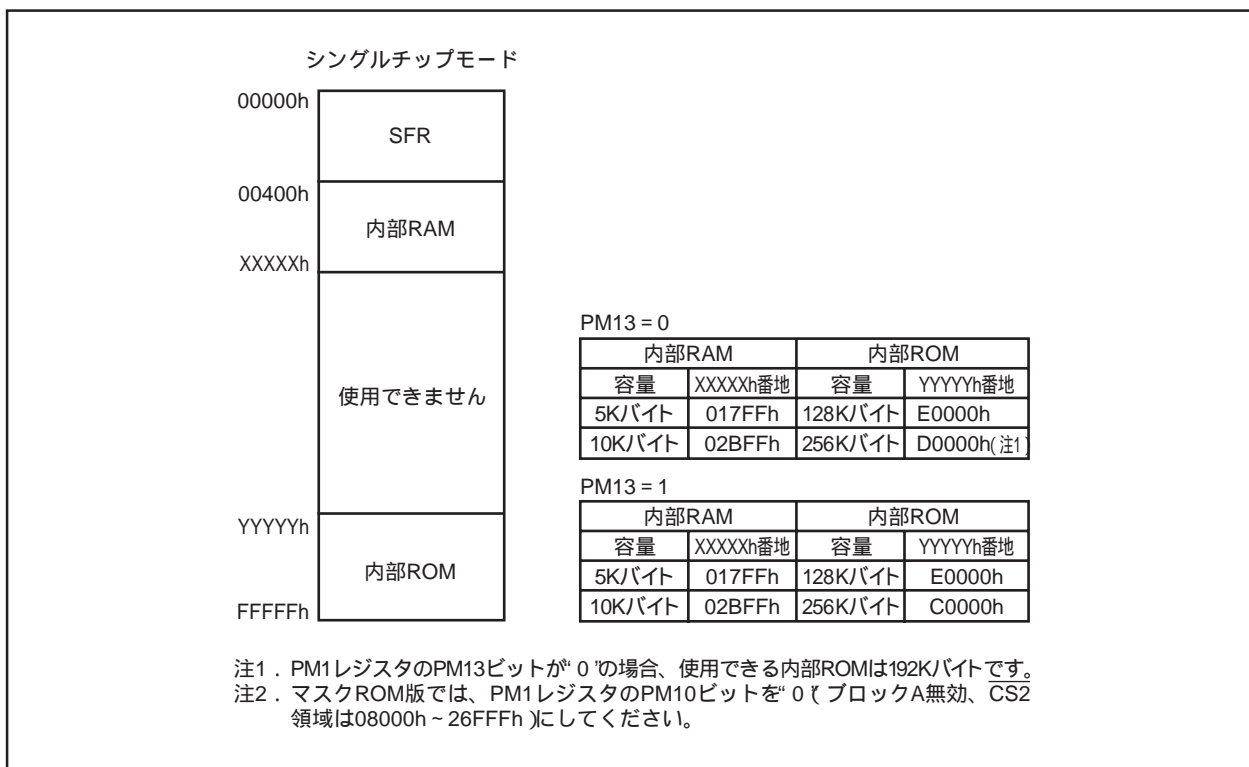


図6.3 シングルチップモード時のメモリ配置

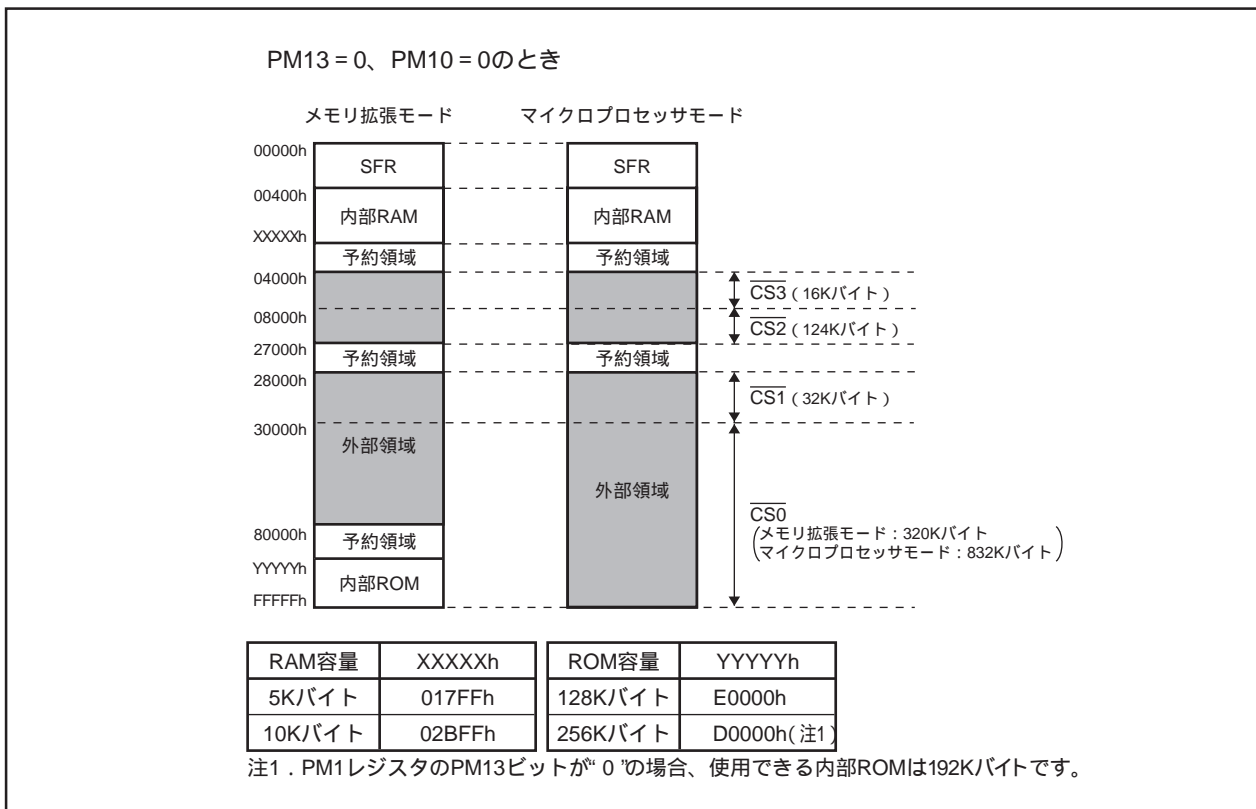


図6.4 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップセレクト領域(1)

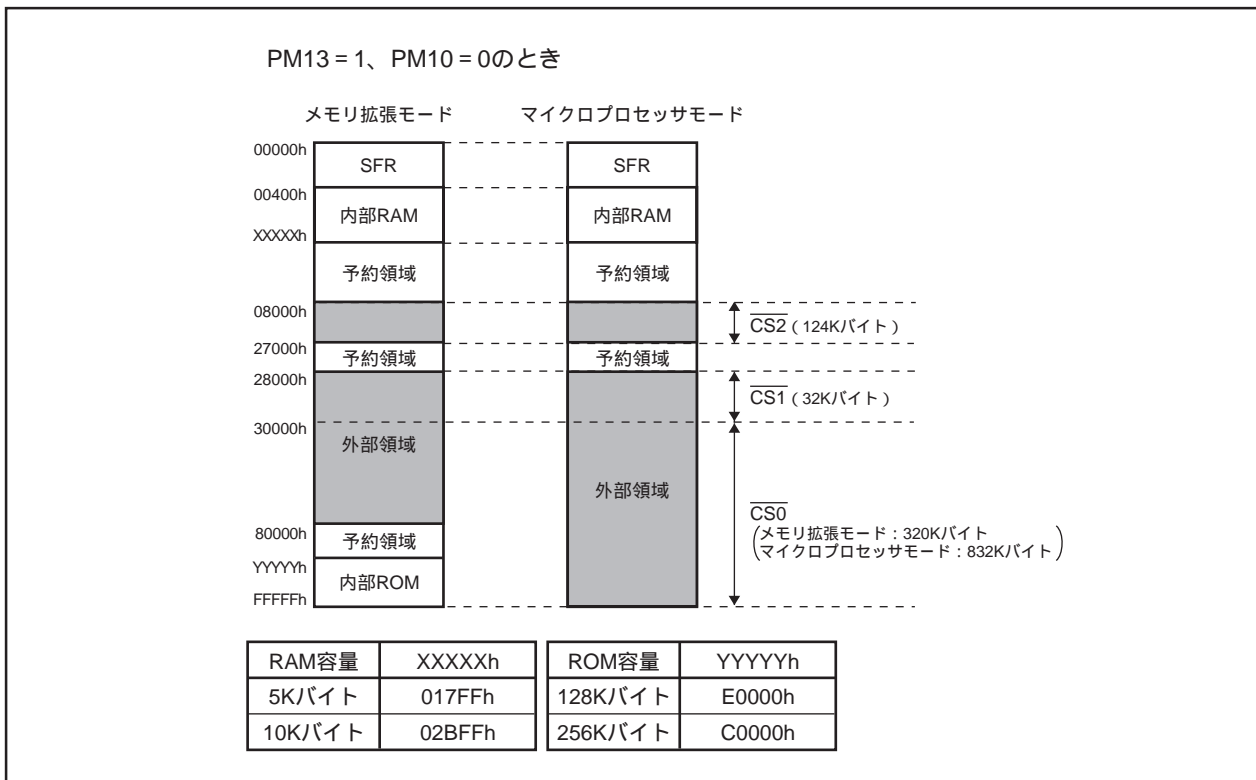


図6.5 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップセレクト領域(2)

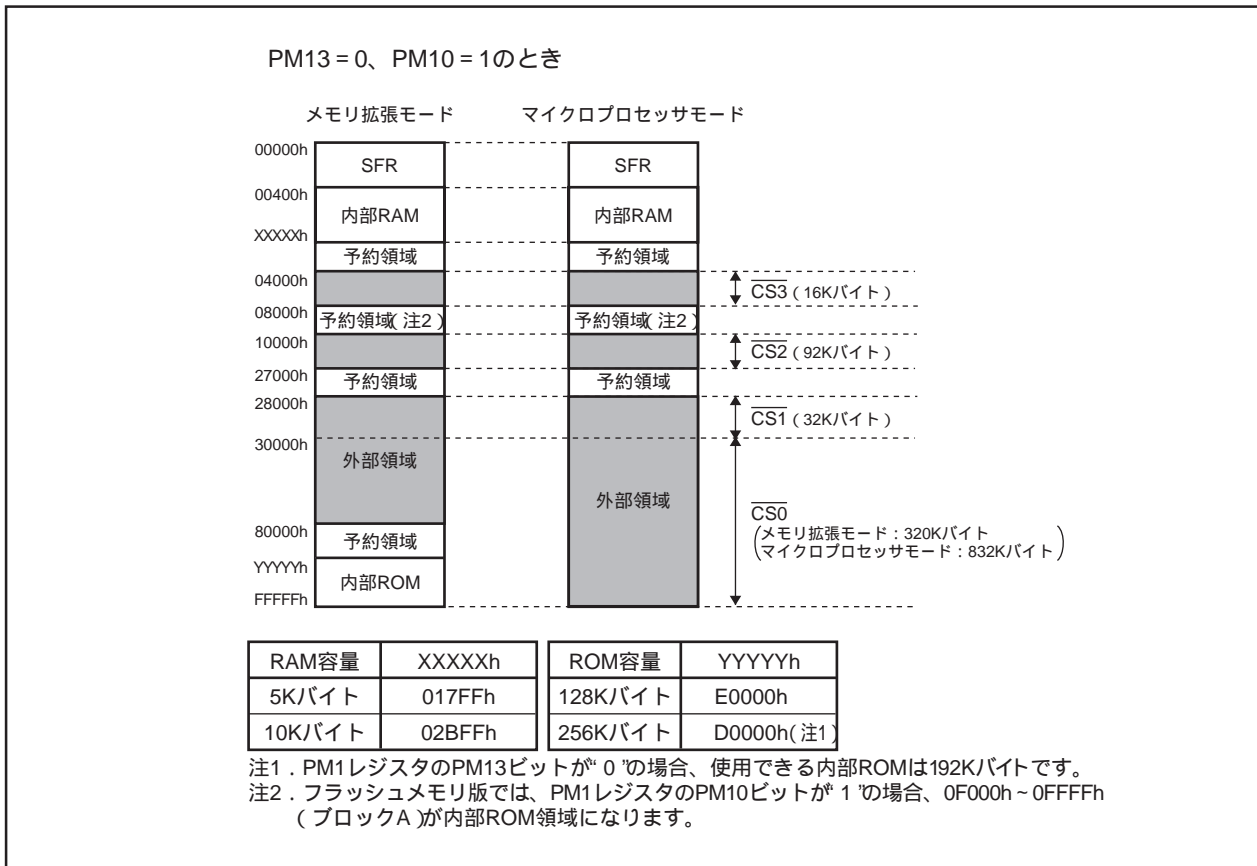


図6.6 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップセレクト領域(3)

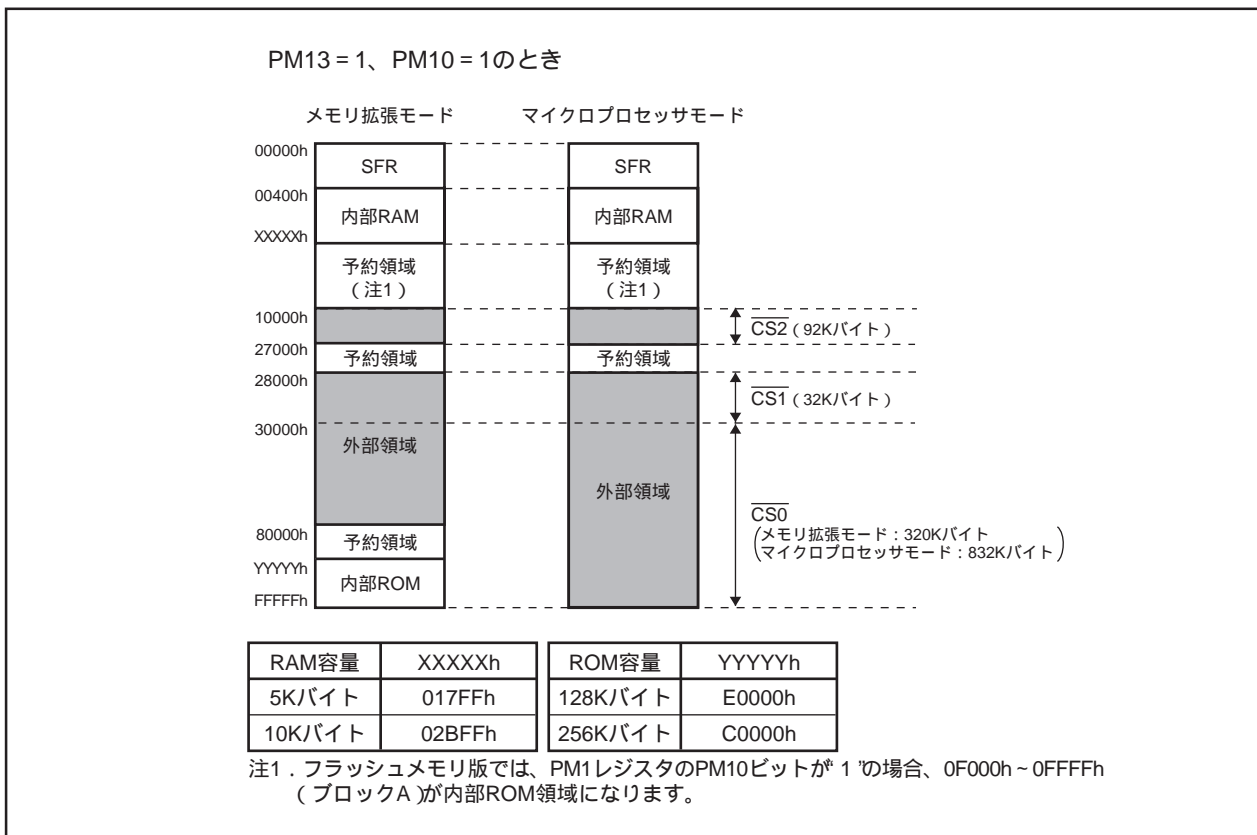


図6.7 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップセレクト領域(4)

## 7. バス

メモリ拡張モード、またはマイクロプロセッサモードでは、一部の端子が外部デバイスとのデータ入出力を行うバス制御端子になります。バス制御端子には、A0～A19、D0～D15、 $\overline{CS0}$ ～ $\overline{CS3}$ 、 $\overline{RD}$ 、 $\overline{WRL/WR}$ 、 $\overline{WRH/BHE}$ 、 $\overline{ALE}$ 、 $\overline{RDY}$ 、 $\overline{HOLD}$ 、 $\overline{HLDA}$ 、およびBCLKがあります。

### 7.1 バス形式

バスの形式は、PM0レジスタのPM05～PM04ビットでマルチプレクスバスまたはセパレートバスを選択できます。

#### 7.1.1 セパレートバス

データとアドレスを分離するバスの形式です。

#### 7.1.2 マルチプレクスバス

データとアドレスをマルチプレクスするバスの形式です。

##### 7.1.2.1 BYTE端子に“H”を入力している(データバス幅8ビット)場合

D0～D7がA0～A7とマルチプレクスされます。

##### 7.1.2.2 BYTE端子に“L”を入力している(データバス幅16ビット)場合

D0～D7がA1～A8とマルチプレクスされます。D8～D15はマルチプレクスされません。D8～D15は使用しないでください。マルチプレクスバスに接続した外部デバイスは、マイクロコンピュータの偶数番地のみに配置されます。奇数番地にはアクセスできません。

表7.1にセパレートバスとマルチプレクスバスの相違を示します。

表7.1 セパレートバスとマルチプレクスバスの相違

端子名(注1)	セパレートバス	マルチプレクスバス	
		BYTE = H	BYTE = L
P0_0～P0_7/D0～D7		(注2)	(注2)
P1_0～P1_7/D8～D15		入出力ポート P1_0～P1_7	(注2)
P2_0/A0(/D0/-)			
P2_1～P2_7/A1～A7 (/D1～D7/D0～D6)			
P3_0/A8(/-/D7)			

注1. 上記以外のバス制御信号は「表7.6 プロセッサモードと端子の機能表」を参照してください。

注2. PM0レジスタのPM05～PM04ビットの設定、アクセスする領域によって異なります。

詳細は「表7.6 プロセッサモードと端子の機能表」を参照してください。



## 7.2 バス制御

外部デバイスのアクセスに必要な信号と、ソフトウェアウェイトについて説明します。

### 7.2.1 アドレスバス

アドレスバスはA0～A19の20本あります。アドレスバス幅はPM0レジスタのPM06ビットとPM1レジスタのPM11ビットによって12ビット、16ビット、20ビットから選択できます。

表7.2にPM06ビット、PM11ビットの設定値とアドレスバス幅を示します。

なお、シングルチップモードからメモリ拡張モードに変更した場合、アドレスバスは外部領域をアクセスするまで不定です。

表7.2 PM06ビット、PM11ビットの設定値とアドレスバス幅

設定値 (注1)	端子の機能	アドレスバス幅
PM11 = 1	P3_4 ~ P3_7	12ビット
PM06 = 1	P4_0 ~ P4_3	
PM11 = 0	A12 ~ A15	16ビット
PM06 = 1	P4_0 ~ P4_3	
PM11 = 0	A12 ~ A15	20ビット
PM06 = 0	A16 ~ A19	

注1. この表で示す値以外を設定しないでください。

### 7.2.2 データバス

BYTE端子に“H”を入力している(データバス幅8ビット)場合、D0～D7の8本がデータバスに、BYTE端子に“L”を入力している(データバス幅16ビット)場合、D0～D15の16本がデータバスになります。

BYTE端子の入力レベルは変更しないでください。

### 7.2.3 チップセレクト信号

チップセレクト信号(以下、 $\overline{CS}$ と称す)は、 $\overline{CS}$ (i=0～3)端子から出力されます。CSRレジスタのCSiビットによって、端子の機能を入出力ポートにするか、 $\overline{CS}$ にするかを選択できます。

図7.1にCSRレジスタを示します。

CSi端子から出力されるCSi信号によって、外部領域を最大4つに分割できます。

図7.2にアドレスバスとCSi信号の出力例(セパレートバス、ウェイトなし)を示します。

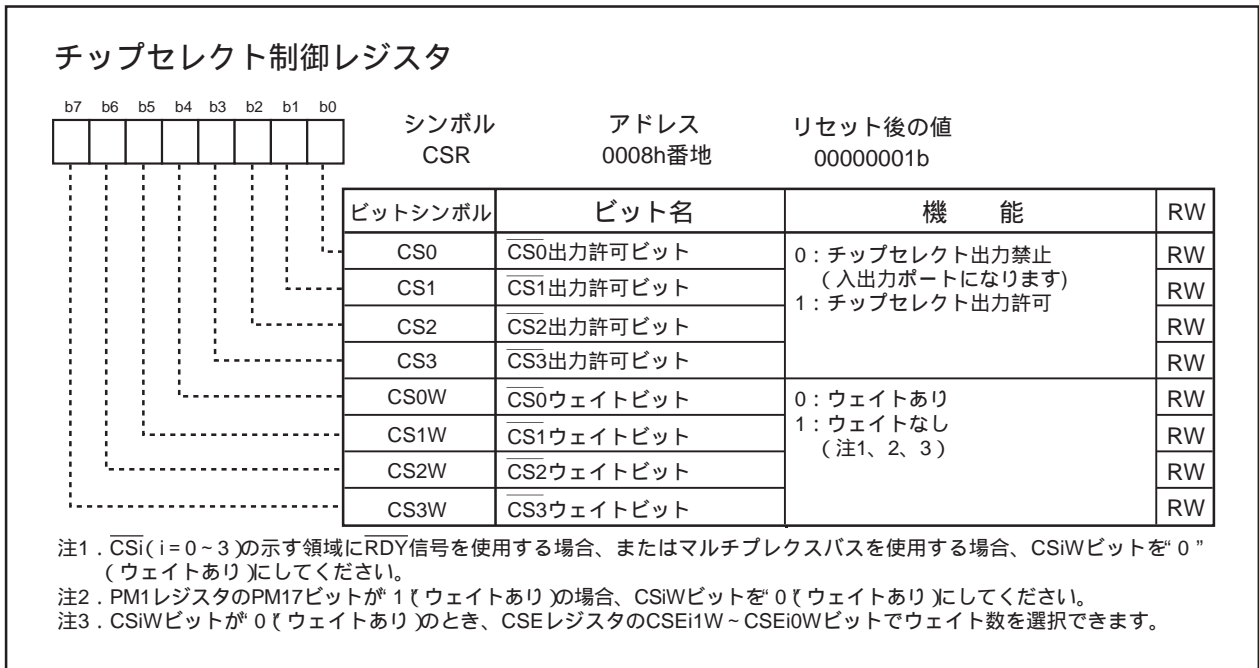
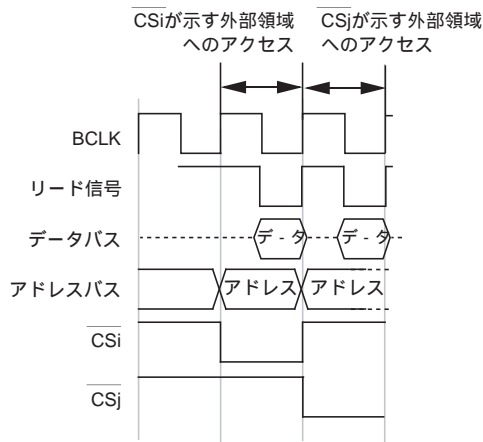


図7.1 CSRレジスタ

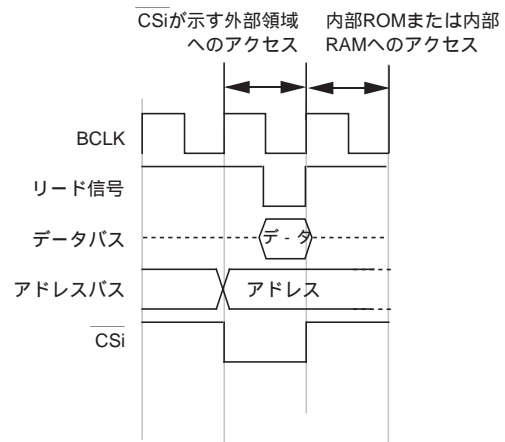
例1.  $\overline{\text{CSi}}$ が示す外部領域へアクセス後、次のサイクルで $\overline{\text{CSj}}$ が示す外部領域へアクセスする場合

この2つのサイクル間でアドレスバス、チップセレクト信号が共に変化する。



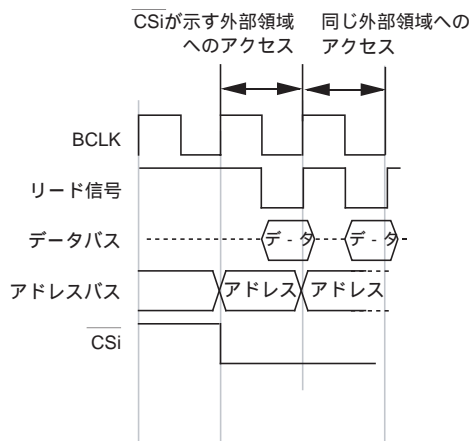
例2.  $\overline{\text{CSi}}$ が示す外部領域へアクセス後、次のサイクルで内部ROMまたは内部RAMへアクセスする場合

この2つのサイクル間でチップセレクト信号は変化するが、アドレスバスは変化しない。



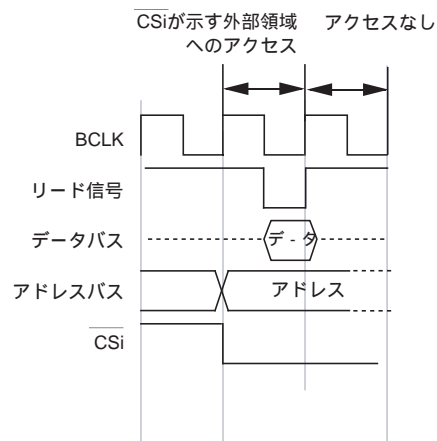
例3.  $\overline{\text{CSi}}$ が示す外部領域へアクセス後、次のサイクルで同じ $\overline{\text{CSi}}$ が示す外部領域へアクセスする場合

この2つのサイクル間でアドレスバスは変化するが、チップセレクト信号は変化しない。



例4.  $\overline{\text{CSi}}$ が示す外部領域へアクセス後、次のサイクルでいずれの領域にもアクセスしない(命令のプリフェッチも発生しない)場合

この2つのサイクル間でアドレスバス、チップセレクト信号は共に変化しない。



注1. これらの例は、連続する2つのサイクルのアドレスバスとチップセレクト信号を示しています。これらの例の組み合わせにより、チップセレクトは2バスサイクル以上、伸びる場合があります。

上図は、セバレートバス、ウェイトなし、読み出しの場合です。i=0~3、j=0~3(ただし、iを除く)。

図7.2 アドレスバスと $\overline{\text{CSi}}$ 信号の出力例

### 7.2.4 リード信号、ライト信号

データバス幅が16ビットの場合、リード信号、ライト信号はPM0レジスタのPM02ビットによって、 $\overline{RD}$ 、 $\overline{WR}$ 、 $\overline{BHE}$ の組み合わせ、または $\overline{RD}$ 、 $\overline{WRL}$ 、 $\overline{WRH}$ の組み合わせを選択できます。データバス幅が8ビットの場合は、 $\overline{RD}$ 、 $\overline{WR}$ 、 $\overline{BHE}$ の組み合わせにしてください。

表7.3に $\overline{RD}$ 、 $\overline{WRL}$ 、 $\overline{WRH}$ 信号の動作、表7.4に $\overline{RD}$ 、 $\overline{WR}$ 、 $\overline{BHE}$ 信号の動作を示します。

表7.3  $\overline{RD}$ 、 $\overline{WRL}$ 、 $\overline{WRH}$ 信号の動作

データバス幅	$\overline{RD}$	$\overline{WRL}$	$\overline{WRH}$	外部データバスの状態
16ビット	L	H	H	データを読む
(BYTE端子に “L”を入力)	H	L	H	偶数番地に1バイトデータを書く
	H	H	L	奇数番地に1バイトデータを書く
	H	L	L	偶数番地、奇数番地ともにデータを書く

表7.4  $\overline{RD}$ 、 $\overline{WR}$ 、 $\overline{BHE}$ 信号の動作

データバス幅	$\overline{RD}$	$\overline{WR}$	$\overline{BHE}$	A0	外部データバスの状態
16ビット (BYTE端子に “L”を入力)	H	L	L	H	奇数番地に1バイトデータを書く
	L	H	L	H	奇数番地の1バイトデータを読む
	H	L	H	L	偶数番地に1バイトデータを書く
	L	H	H	L	偶数番地の1バイトデータを読む
	H	L	L	L	偶数番地、奇数番地ともにデータを書く
8ビット (BYTE端子に “H”を入力)	H	L	-(注1)	HまたはL	1バイトのデータを書く
	L	H	-(注1)	HまたはL	1バイトのデータを読む

注1. 使用しないでください。

### 7.2.5 ALE信号

マルチプレクスバスの空間をアクセスするとき、アドレスをラッチするための信号です。ALE信号の立ち上がりでアドレスをラッチしてください。

図7.3にALE信号とアドレスバス、データバスを示します。

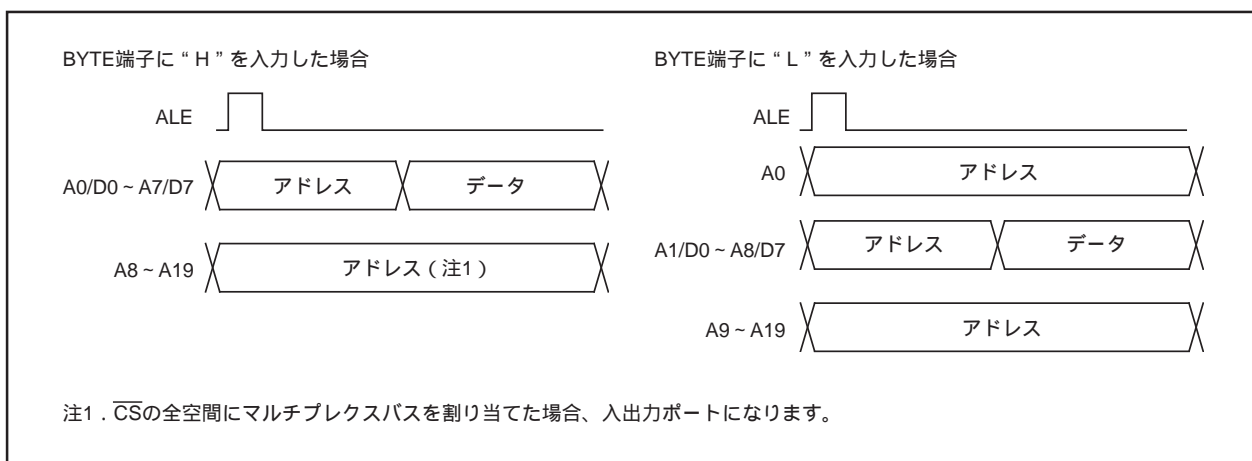


図7.3 ALE信号とアドレスバス、データバス

### 7.2.6 $\overline{\text{RDY}}$ 信号

アクセス速度が遅い外部デバイスにアクセスするための信号です。バスサイクルの最後のBCLKの立ち下がり時に $\overline{\text{RDY}}$ 端子に“L”が入力されている場合、バスサイクルにウェイトが挿入されます。 $\overline{\text{RDY}}$ 信号によるウェイト中、次の信号は $\overline{\text{RDY}}$ 信号を受け付けたときの状態を保持します。

A0 ~ A19、D0 ~ D15、 $\overline{\text{CS0}} \sim \overline{\text{CS3}}$ 、 $\overline{\text{RD}}$ 、 $\overline{\text{WRL}}$ 、 $\overline{\text{WRH}}$ 、 $\overline{\text{WR}}$ 、 $\overline{\text{BHE}}$ 、 $\overline{\text{ALE}}$ 、 $\overline{\text{HLDA}}$

その後、BCLKの立ち下がり時に $\overline{\text{RDY}}$ 端子に“H”が入力されていると、残りのバスサイクルを実行します。図7.4に $\overline{\text{RDY}}$ 信号によってリードサイクルにウェイトが挿入された例を示します。

$\overline{\text{RDY}}$ 信号を使用する場合、CSRレジスタの対応するビット(CS3W ~ CS0Wビット)を“0”(ウェイトあり)にしてください。 $\overline{\text{RDY}}$ 信号を使用しない場合、 $\overline{\text{RDY}}$ 端子をプルアップしてください。

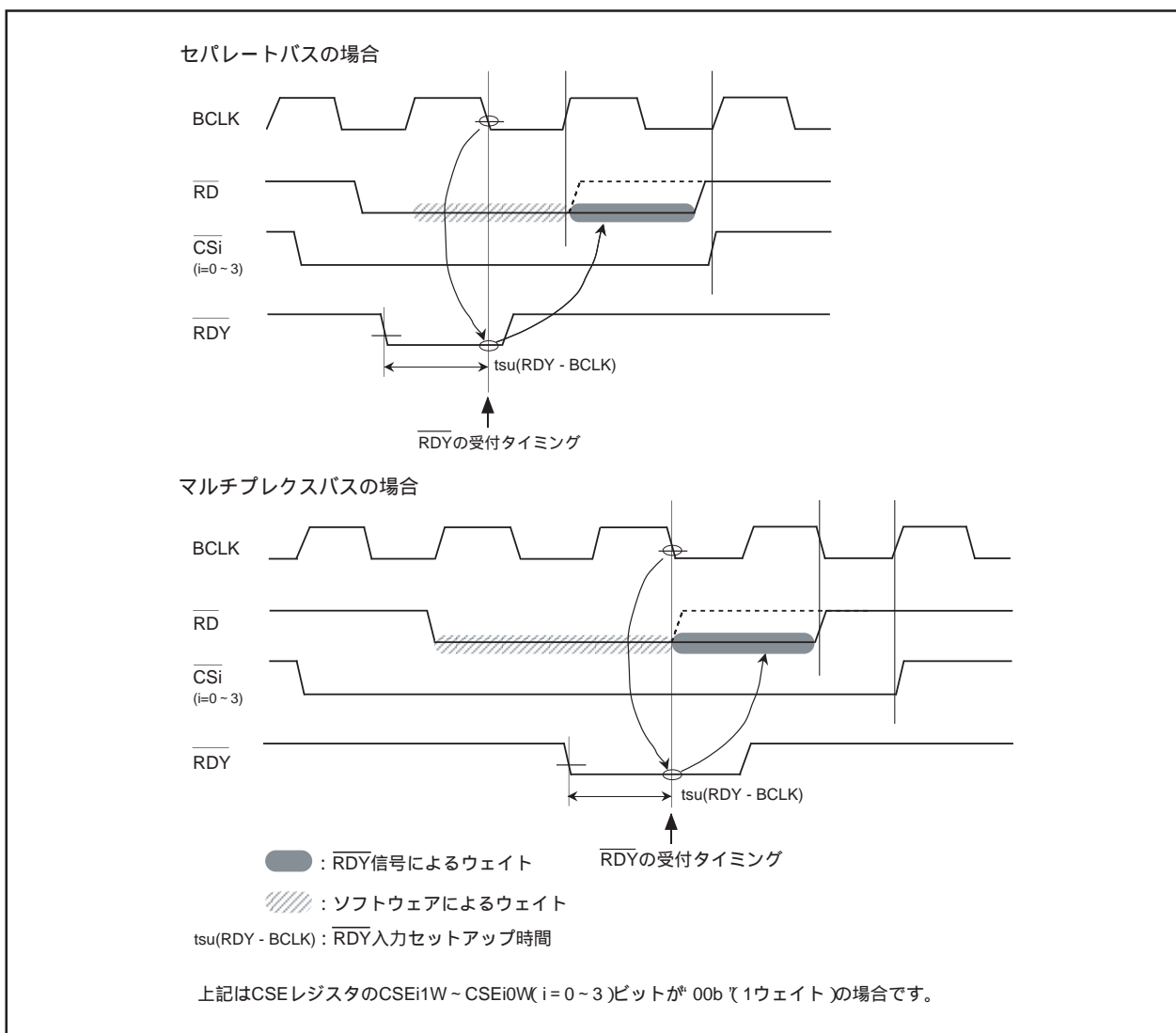


図7.4  $\overline{\text{RDY}}$ 信号によってリードサイクルにウェイトが挿入された例

### 7.2.7 HOLD信号

バスの使用権をCPUやDMAから外部回路へ移行するための信号です。HOLD端子に“L”を入力するとその時点のバスアクセスを終了した後、マイクロコンピュータはホールド状態になります。HOLD端子が“L”の期間、ホールド状態を保持し、HLDA端子からホールド状態の間、“L”を出力します。

表7.5にホールド状態におけるマイクロコンピュータの状態を示します。

なお、バスの使用優先順位は高い方から順に、HOLD、DMAC、CPUとなります(「図7.5 バス使用優先順位」参照)。ただし、CPUが奇数番地をワード単位でアクセスしている場合、2回に分けられたアクセスの間、DMAはバス使用権を得ることはできません。

HOLD > DMAC > CPU

図7.5 バス使用優先順位

表7.5 ホールド状態におけるマイクロコンピュータの状態

項目		状態
BCLK		出力
A0 ~ A19、D0 ~ D15、CS0 ~ CS3、RD、WRL、WRH、WR、BHE		ハイインピーダンス
入出力ポート	P0、P1、P3、P4(注1)	ハイインピーダンス
	P6 ~ P10	HOLD信号を受け付けたときの状態を保持
HLDA		“L”を出力
内部周辺機能		動作(ただしウォッチドッグタイマは停止(注2))
ALE		不定

注1．入出力ポートを選択した場合です。

注2．PM2レジスタのPM22ビットが1(ウォッチドッグタイマのカウントソースはオンチップオシレータクロック)のとき、ウォッチドッグタイマは停止しません。

### 7.2.8 BCLK出力

PM0レジスタのPM07ビットを“0”(出力する)にすると、CPUクロックと同一周波数のクロックがBCLKとしてBCLK端子から出力されます。詳細は「8.2 CPUクロックと周辺機能クロック」を参照してください。

表7.6にプロセッサモードと端子の機能表を示します。

表7.6 プロセッサモードと端子の機能表

プロセッサモード	メモリ拡張モードまたはマイクロプロセッサモード				メモリ拡張モード
PM05 ~ PM04ビット	00b(セパレートバス)		01b( CS2領域はマルチプレクスバス それ以外はセパレートバス) 10b( CS1領域はマルチプレクスバス それ以外はセパレートバス)		11b( $\overline{CS}$ の全空間が マルチプレクスバス) (注1)
データバス幅 BYTE端子	8ビット “H”	16ビット “L”	8ビット “H”	16ビット “L”	8ビット “H”
P0_0 ~ P0_7	D0 ~ D7		D0 ~ D7(注4)		入出力ポート
P1_0 ~ P1_7	入出力ポート	D8 ~ D15	入出力ポート	D8 ~ D15(注4)	入出力ポート
P2_0	A0		A0/D $\overline{Q}$ (注2)	A0	A0/D0
P2_1 ~ P2_7	A1 ~ A7		A1 ~ A7/D1 ~ D7 (注2)	A1 ~ A7/D0 ~ D6 (注2)	A1 ~ A7/D1 ~ D7
P3_0	A8			A8/D7(注2)	A8
P3_1 ~ P3_3	A9 ~ A11				入出力ポート
P3_4 ~ P3_7	PM11 = 0	A12 ~ A15			入出力ポート
	PM11 = 1	入出力ポート			
P4_0 ~ P4_3	PM06 = 0	A16 ~ A19			入出力ポート
	PM06 = 1	入出力ポート			
P4_4	CS0 = 0	入出力ポート			
	CS0 = 1	$\overline{CS0}$			
P4_5	CS1 = 0	入出力ポート			
	CS1 = 1	$\overline{CS1}$			
P4_6	CS2 = 0	入出力ポート			
	CS2 = 1	$\overline{CS2}$			
P4_7	CS3 = 0	入出力ポート			
	CS3 = 1	$\overline{CS3}$			
P5_0	PM02 = 0	$\overline{WR}$			
	PM02 = 1	-(注3)	$\overline{WRL}$	-(注3)	$\overline{WRL}$ -(注3)
P5_1	PM02 = 0	$\overline{BHE}$			
	PM02 = 1	-(注3)	$\overline{WRH}$	-(注3)	$\overline{WRH}$ -(注3)
P5_2	$\overline{RD}$				
P5_3	BCLK				
P5_4	HLDA				
P5_5	HOLD				
P5_6	ALE				
P5_7	RDY				

入出力ポート：入出力ポートまたは周辺機能入出力端子として機能する。

注1. PM01 ~ PM00ビットが<sup>\*</sup> 01b(メモリ拡張モード)で、PM05 ~ PM04ビットを<sup>\*</sup> 11b(マルチプレクスバスを $\overline{CS}$ の全空間に割り当てる)にする場合、BYTE端子に“H”を入力(外部データバスは8ビット)してください。

CNVSS端子にVCCを入力している場合、リセット後、PM05 ~ PM04ビットを<sup>\*</sup> 11b<sup>\*</sup>にしないでください。メモリ拡張モードで、PM05 ~ PM04ビットを<sup>\*</sup> 11b<sup>\*</sup>にした場合、P3\_1 ~ P3\_7、P4\_0 ~ P4\_3は入出力ポートになりますので、アクセスできる領域は $\overline{CS}$ ごとに256バイトです。

注2. セパレートバスではアドレスバスになります。

注3. データバス幅8ビットの場合、PM02ビットは<sup>\*</sup> 0(  $\overline{RD}$ 、 $\overline{BHE}$ 、 $\overline{WR}$  )にしてください。

注4. マルチプレクスバスを使用する領域をアクセスする場合、書き込み時は不定値を出力します。

### 7.2.9 内部領域をアクセスしたときの外部バスの状態

表7.7に内部領域をアクセスしたときの外部バスの状態を示します。

表7.7 内部領域をアクセスしたときの外部バスの状態

項目	SFRをアクセスしたときの状態	内部ROM、内部RAMをアクセスしたときの状態
A0 ~ A19	アドレスを出力	直前にアクセスされた外部領域またはSFRのアドレスを保持
D0 ~ D15	リード時	ハイインピーダンス
	ライト時	不定
RD、WR、WRL、WRH	RD、WR、WRL、WRHを出力	“H”を出力
BHE	BHEを出力	直前にアクセスされた外部領域またはSFRの状態を保持
CS0 ~ CS3	“H”を出力	“H”を出力
ALE	“L”を出力	“L”を出力

### 7.2.10 ソフトウェアウェイト

PM1レジスタのPM17ビット、CSRレジスタのCS0W ~ CS3Wビット、およびCSEレジスタによって、ソフトウェアウェイトを挿入できます。SFR領域は、これらの制御ビットの影響を受けず、PM2レジスタのPM20ビットによって、BCLKの2サイクル、またはBCLKの3サイクルでアクセスされます。詳細は「表7.8 ソフトウェアウェイト関連ビットとバスサイクル」を参照してください。

RDY信号を使用する場合、CS0W ~ CS3Wビットの該当するビットを“0”(ウェイトあり)にしてください。

図7.6にCSEレジスタ、表7.8にソフトウェアウェイト関連ビットとバスサイクル、図7.7、図7.8にソフトウェアウェイトを使用した場合のバスタイミング例を示します。

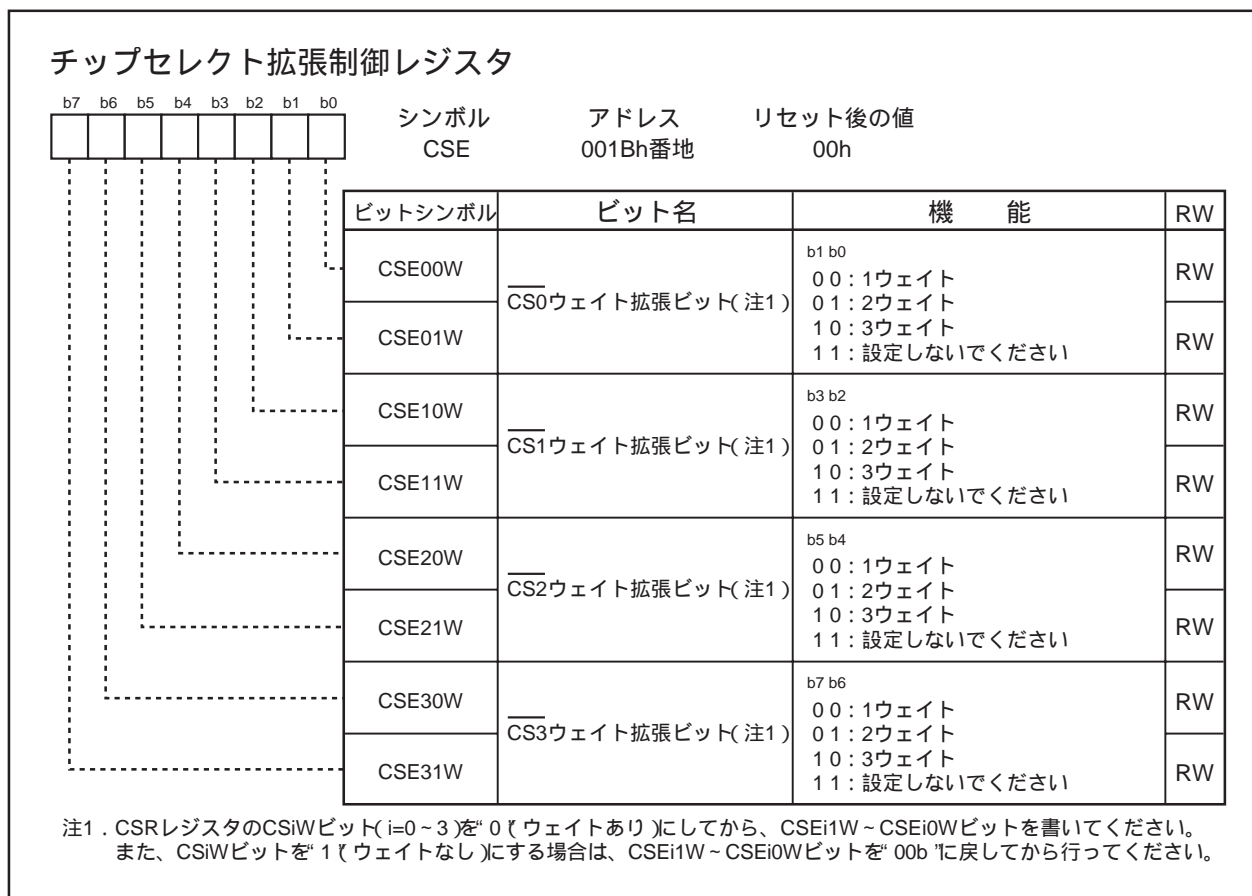


図7.6 CSEレジスタ

表7.8 ソフトウェアウェイト関連ビットとバスサイクル

領域	バス形状	PM2レジスタ PM20ビット	PM1レジスタ PM17ビット (注5)	CSRレジスタ	CSEレジスタ	ソフトウェア ウェイト	バスサイクル
				CS3Wビット(注1) CS2Wビット(注1) CS1Wビット(注1) CS0Wビット(注1)	CS31W~CS30Wビット CS21W~CS20Wビット CS11W~CS10Wビット CS01W~CS00Wビット		
SFR	-	0	-	-	-	-	BCLKの3サイクル(注4)
	-	1	-	-	-	-	BCLKの2サイクル(注4)
内部ROM	-	-	0	-	-	なし	BCLKの1サイクル(注3)
内部RAM	-	-	1	-	-	1ウェイト	BCLKの2サイクル
外部領域	セパレート バス	-	0	1	00b	なし	BCLKの1サイクル(リード) BCLKの2サイクル(ライト)
		-	-	0	00b	1ウェイト	BCLKの2サイクル(注3)
		-	-	0	01b	2ウェイト	BCLKの3サイクル
		-	-	0	10b	3ウェイト	BCLKの4サイクル
		-	1	0	00b	1ウェイト	BCLKの2サイクル
		-	-	0	00b	1ウェイト	BCLKの3サイクル
	マルチ プレクス バス (注2)	-	-	0	01b	2ウェイト	BCLKの3サイクル
		-	-	0	10b	3ウェイト	BCLKの4サイクル
		-	1	0	00b	1ウェイト	BCLKの3サイクル
		-	-	0	00b	1ウェイト	BCLKの3サイクル

注1. RDY信号を使用する場合、“0”(ウェイトあり)にしてください。

注2. マルチプレクスバスでアクセスする場合は、CS0W~CS3Wビットの該当するビットを“0”(ウェイトあり)にしてください。

注3. リセット後、PM17ビットは“0”(ウェイトなし)、CS0W~CS3Wビットはすべて“0”(ウェイトあり)、CSEレジスタは“00h”(CS0~CS3は1ウェイト)なので、内部RAMと内部ROMはウェイトなし、外部領域はすべて1ウェイトになります。

注4. CPUクロックがPLLクロックの場合は、PM2レジスタのPM20ビットでウェイト数が変更できます。PLLクロックを16MHzを超えて使用する場合は、PM20ビットを“0”(2ウェイト)にしてください。

注5. PM17ビットが“1”で外部領域をアクセスする場合は、CSRレジスタのCSiWビット(i=0~3)を“0”(ウェイトあり)にしてください。



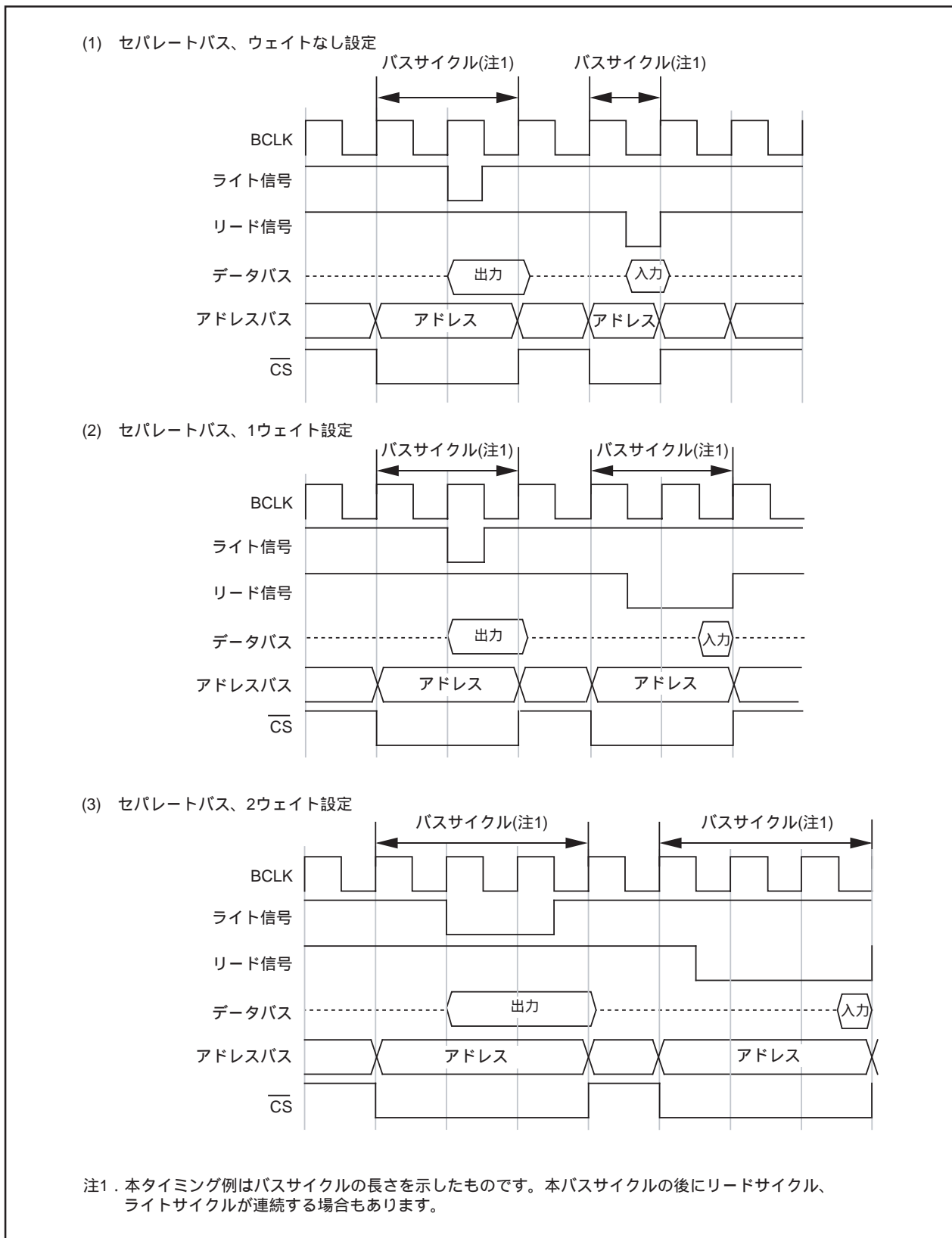


図7.7 ソフトウェアウェイトを使用した場合のバスタイミング例(1)

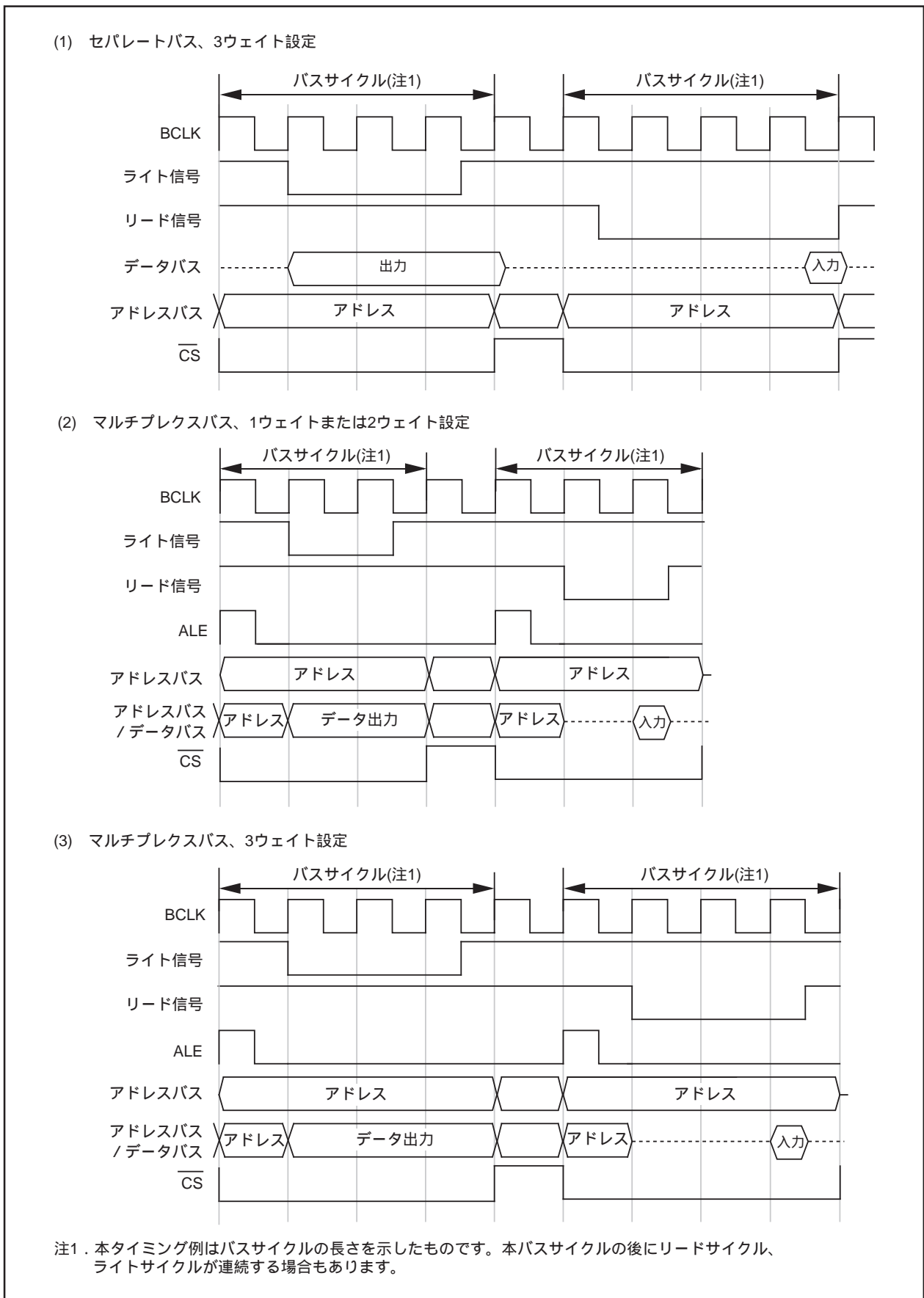


図7.8 ソフトウェアウェイトを使用した場合のバスタイミング例(2)

## 8. クロック発生回路

### 8.1 クロック発生回路の種類

クロック発生回路として、4つの回路を内蔵します。

- ・メインクロック発振回路
- ・サブクロック発振回路
- ・オンチップオシレータ
- ・PLL周波数シンセサイザ

表8.1にクロック発生回路の概略仕様、図8.1にシステムクロック発生回路ブロック図、図8.2～図8.8にクロック関連レジスタを示します。

表8.1 クロック発生回路の概略仕様

項目	メインクロック 発振回路	サブクロック 発振回路	オンチップオシレータ	PLL周波数 シンセサイザ
用途	・CPUのクロック源 ・周辺機能のクロック源	・CPUのクロック源 ・タイマA, Bの クロック源	・CPUのクロック源 ・周辺機能のクロック源 ・メインクロック発振 停止時のCPU、周辺 機能のクロック源	・CPUのクロック源 ・周辺機能のクロック源
クロック周波数	0～16MHz	32.768kHz	約1MHz	16MHz、20MHz、 24MHz(注1)
接続できる 発振子	・セラミック発振子 ・水晶発振子	・水晶発振子	-	-
発振子の 接続端子	XIN、XOUT	XCIN、XCOUT	-	-
発振停止、 再発振検出機能	あり	あり	あり	あり
リセット後の 状態	発振	停止	停止	停止
その他	外部で生成されたクロックを入力可能		-	-

注1．24MHzは、Normal-ver.でのみ使用できます。

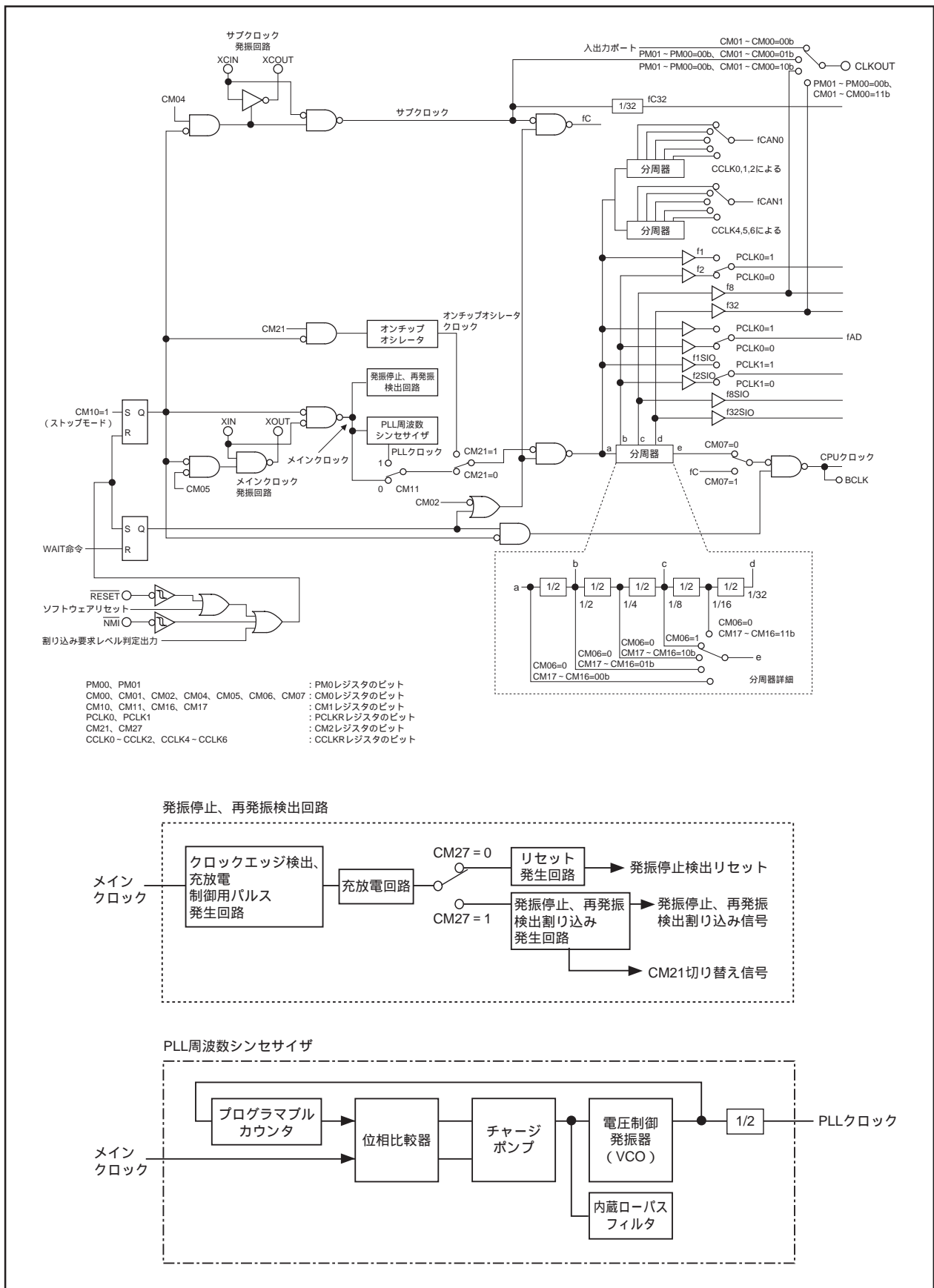


図8.1 システムクロック発生回路ブロック図

システムクロック制御レジスタ(注1)

シンボル	アドレス	リセット後の値
CM0	0006h番地	01001000b

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
CM00	クロック出力機能選択ビット (シングルチップモード時のみ有効)	b <sup>1</sup> b <sup>0</sup> 00: 入出力ポートP5_7 01: fCを出力 10: f8を出力 11: f32を出力	RW
CM01			RW
CM02	ウェイトモード時周辺機能 クロック停止ビット	0: ウェイトモード時、周辺機能 クロックを停止しない 1: ウェイトモード時、周辺機能 クロックを停止する(注2)	RW
CM03	XCIN-XCOUT駆動能力 選択ビット(注3)	0: LOW 1: HIGH	RW
CM04	ポートXC切り替えビット (注3)	0: 入出力ポートP8_6、P8_7 1: XCIN-XCOUT発振機能(注4)	RW
CM05	メインクロック停止ビット (注5、6、7)	0: 発振 1: 停止(注8、9)	RW
CM06	メインクロック分周比選択 ビット0(注7、10、12)	0: CM16、CM17ビット有効 1: 8分周モード	RW
CM07	システムクロック選択 ビット(注6、11)	0: メインクロック、PLLクロック、 またはオンチップオシレータクロック 1: サブクロック	RW

注1. このレジスタは、PRCRレジスタのPRC0ビットを"1"(書き込み許可)にした後で書き換えてください。

注2. fC32は停止しません。低速モードまたは低消費電力モード時は"1"(ウェイトモード時、周辺機能クロックを停止する)にしないでください。

注3. CM04ビットが"0"(入出力ポート)の間、またはストップモードへ移行したとき、CM03ビットは"1"(HIGH)になります。

注4. サブクロックを使用する場合、このビットを"1"にしてください。また、ポートP8\_6、P8\_7は入力ポートで、プルアップなしにしてください。

注5. このビットは低消費電力モード、またはオンチップオシレータ低消費電力モードにするときに、メインクロックを停止させるためのビットです。メインクロックが停止したかどうかの検出には使用できません。メインクロックを停止させる場合、次のようにしてください。

(1)サブクロックが安定して発振している状態で、CM07ビットを"1"(サブクロック選択)にする、またはCM2レジスタのCM21ビットを"1"(オンチップオシレータ選択)にする。

(2)CM2レジスタのCM20ビットを"0"(発振停止、再発振検出機能無効)にする。

(3)CM05ビットを"1"(停止)にする。

注6. CPUクロックのクロック源をメインクロックにする場合、次のようにしてください。

(1)CM05ビットを"0"(発振)にする

(2)メインクロック発振安定時間を待つ

(3)CM11ビットを"0"、CM21ビットを"0"、CM07ビットを"0"にする

注7. CM21ビットが"0"(オンチップオシレータ停止)、CM05ビットが"1"(メインクロックを停止)のとき、CM06ビットが"1"(8分周モード)、CM15ビットが"1"(駆動能力HIGH)に固定されます。

注8. 外部クロック入力時は"0"(発振)にしてください。

注9. CM05ビットが"1"の場合、XOUT端子は"H"になります。また、内蔵している帰還抵抗は接続したままのため、XIN端子は帰還抵抗を介して、XOUT("H")にプルアップされた状態になります。

注10. 高速モード、中速モード、オンチップオシレータモード、またはオンチップオシレータ低消費電力モードからストップモードへの移行時、CM06ビットは"1"(8分周モード)になります。

注11. CM04ビットを"1"(XCIN-XCOUT発振機能)にし、サブクロックの発振が安定した後に、CM07ビットを"0"から"1"(サブクロック)にしてください。

注12. オンチップオシレータモードから高速、中速モードに戻すときは、CM06ビットおよびCM15ビットを"1"にしてください。

図8.2 CM0レジスタ

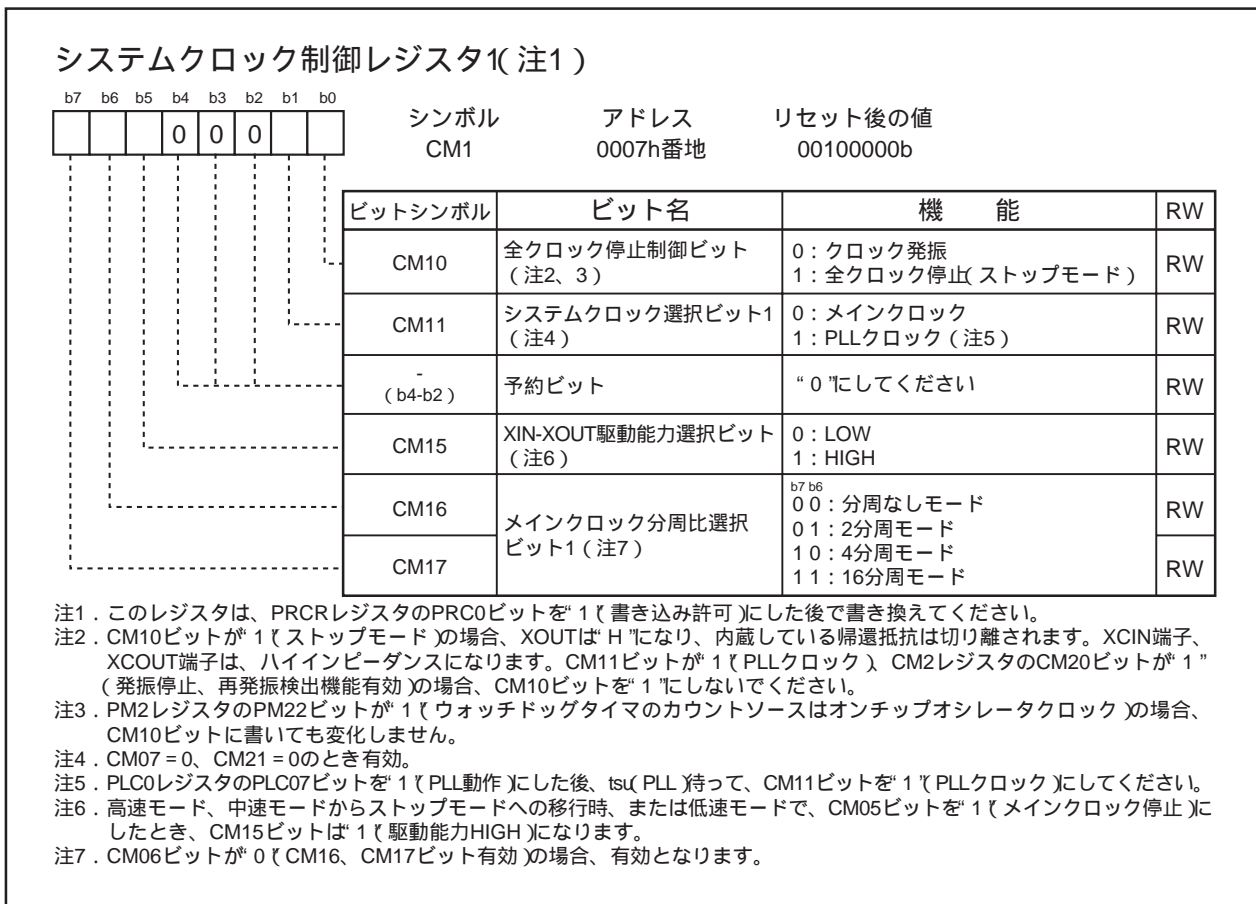


図8.3 CM1レジスタ

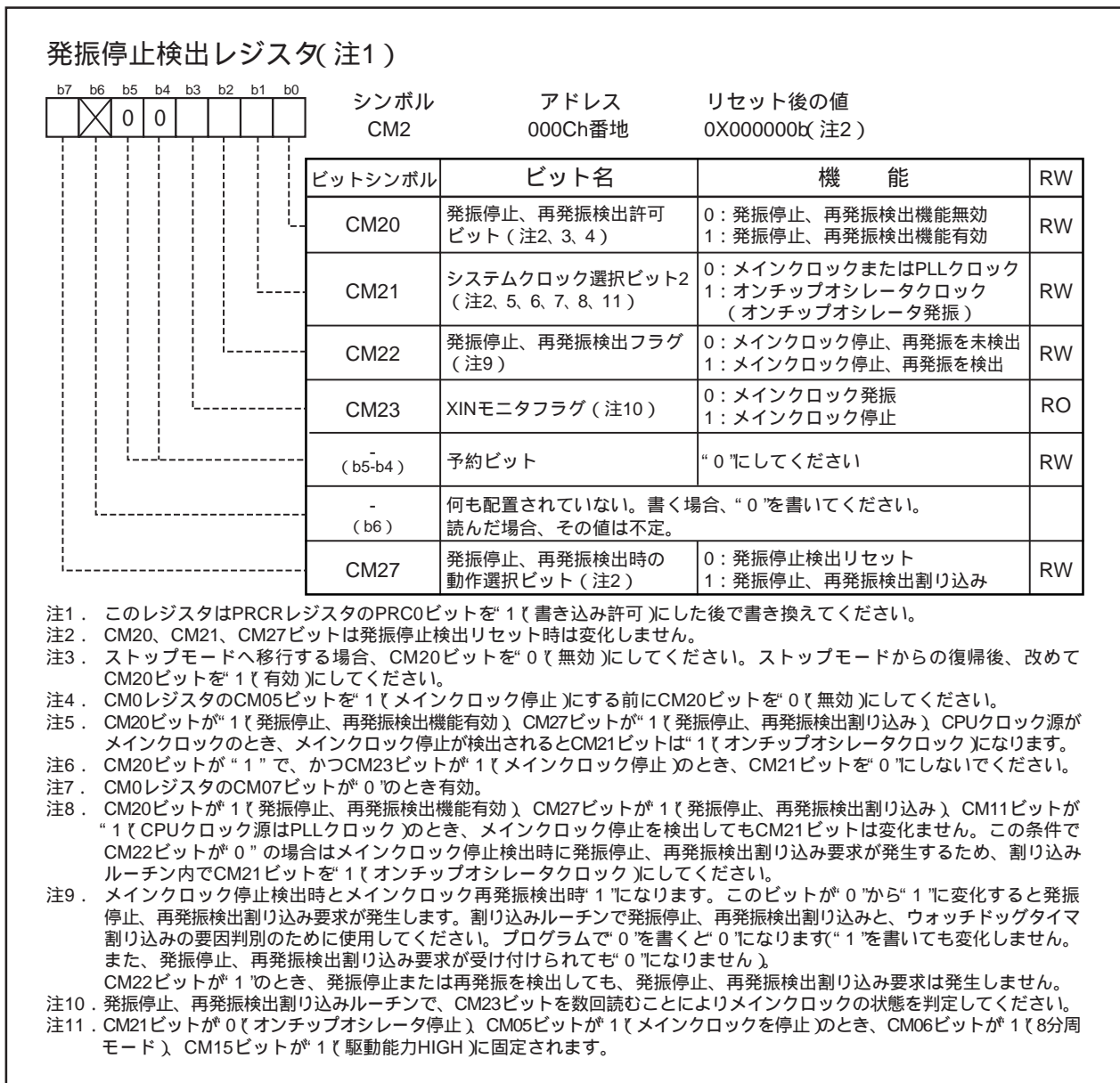
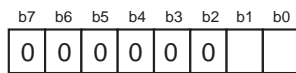


図8.4 CM2レジスタ

## 周辺クロック選択レジスタ(注1)



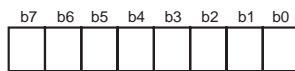
シンボル                      アドレス                      リセット後の値  
PCLKR                              025Eh番地                      00h

ビットシンボル	ビット名	機 能	RW
PCLK0	タイマA、B、A/D用クロック 選択ビット (タイマA、タイマB、短絡防止タイマ、 A/Dのクロック源)	0 : fADの2分周モード、f2 1 : fADの1分周モード、f1	RW
PCLK1	SI/Oクロック選択ビット (UART0~UART2、SI/O3の クロック源)	0 : f2SIO 1 : f1SIO	RW
- (b7-b2)	予約ビット	"0"にしてください	RW

注1. このレジスタは、PRCRレジスタのPRC0ビットを"1"(書き込み許可)にした後で書き換えてください。

図8.5 PCLKRレジスタ

## CAN0/1クロック選択レジスタ(注1)



シンボル                      アドレス                      リセット後の値  
CCLKR                              025Fh番地                      00h

ビットシンボル	ビット名	機 能	RW
CCLK0	CAN0クロック選択ビット (注2)	b2 b1 b0 0 0 0 : 分周なし 0 0 1 : 2分周モード 0 1 0 : 4分周モード 0 1 1 : 8分周モード 1 0 0 : 16分周モード 1 0 1 : } 設定しないでください 1 1 0 : } 1 1 1 :	RW
CCLK1		RW	
CCLK2		RW	
CCLK3		CAN0CPUインタフェース スリープビット (注3)	0 : CAN0CPUインタフェース動作 1 : CAN0CPUインタフェーススリープ
CCLK4	CAN1クロック選択ビット (注2)	b6 b5 b4 0 0 0 : 分周なし 0 0 1 : 2分周モード 0 1 0 : 4分周モード 0 1 1 : 8分周モード 1 0 0 : 16分周モード 1 0 1 : } 設定しないでください 1 1 0 : } 1 1 1 :	RW
CCLK5		RW	
CCLK6		RW	
CCLK7		CAN1CPUインタフェース スリープビット (注3)	0 : CAN1CPUインタフェース動作 1 : CAN1CPUインタフェーススリープ

注1. このレジスタは、PRCRレジスタのPRC0ビットを"1"(書き込み許可)にした後で書き換えてください。

注2. これらのビットは、CiCTLRレジスタ(i=0、1)のResetビットが"1"(リセット/初期化モード)のときのみを設定してください。

注3. これらのビットを"1"にする場合は、CiCTLRレジスタのSleepビットを"1"(スリープモード)にしてから設定してください。

図8.6 CCLKRレジスタ



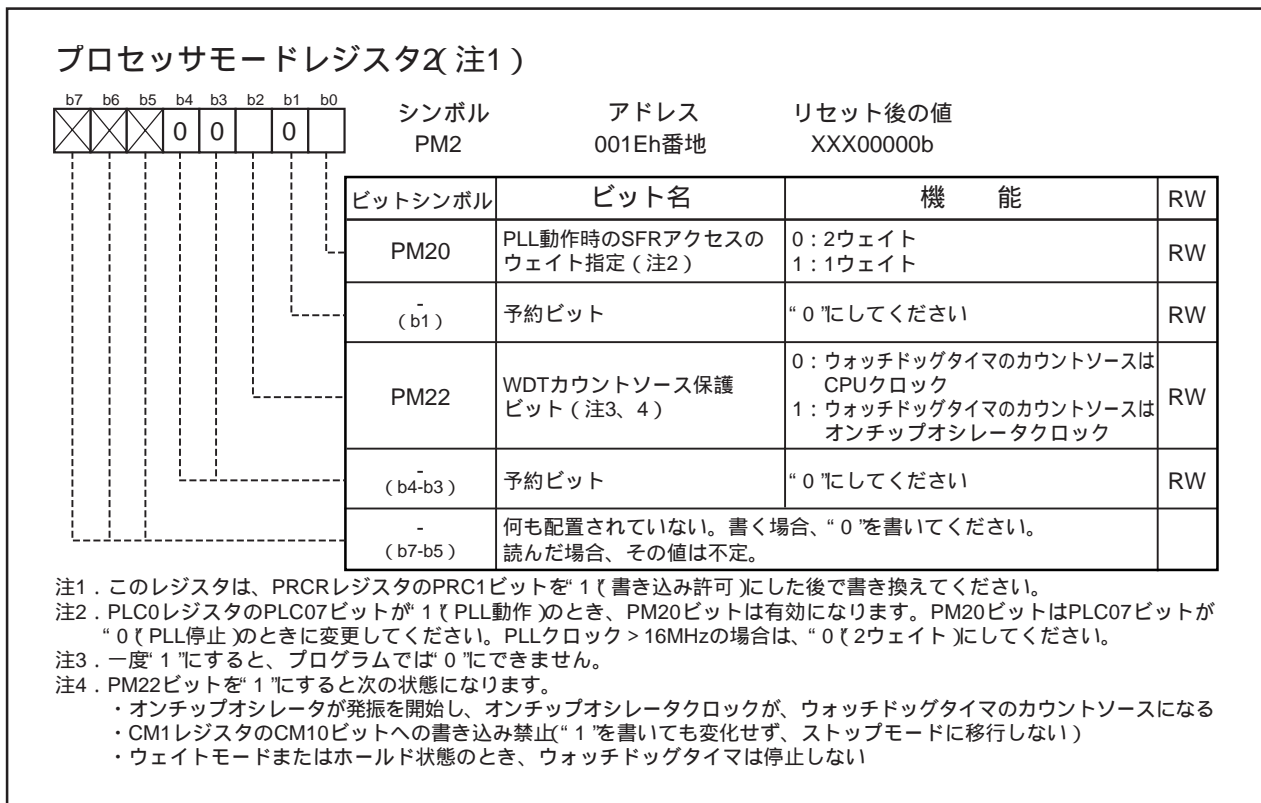


図8.7 PM2レジスタ

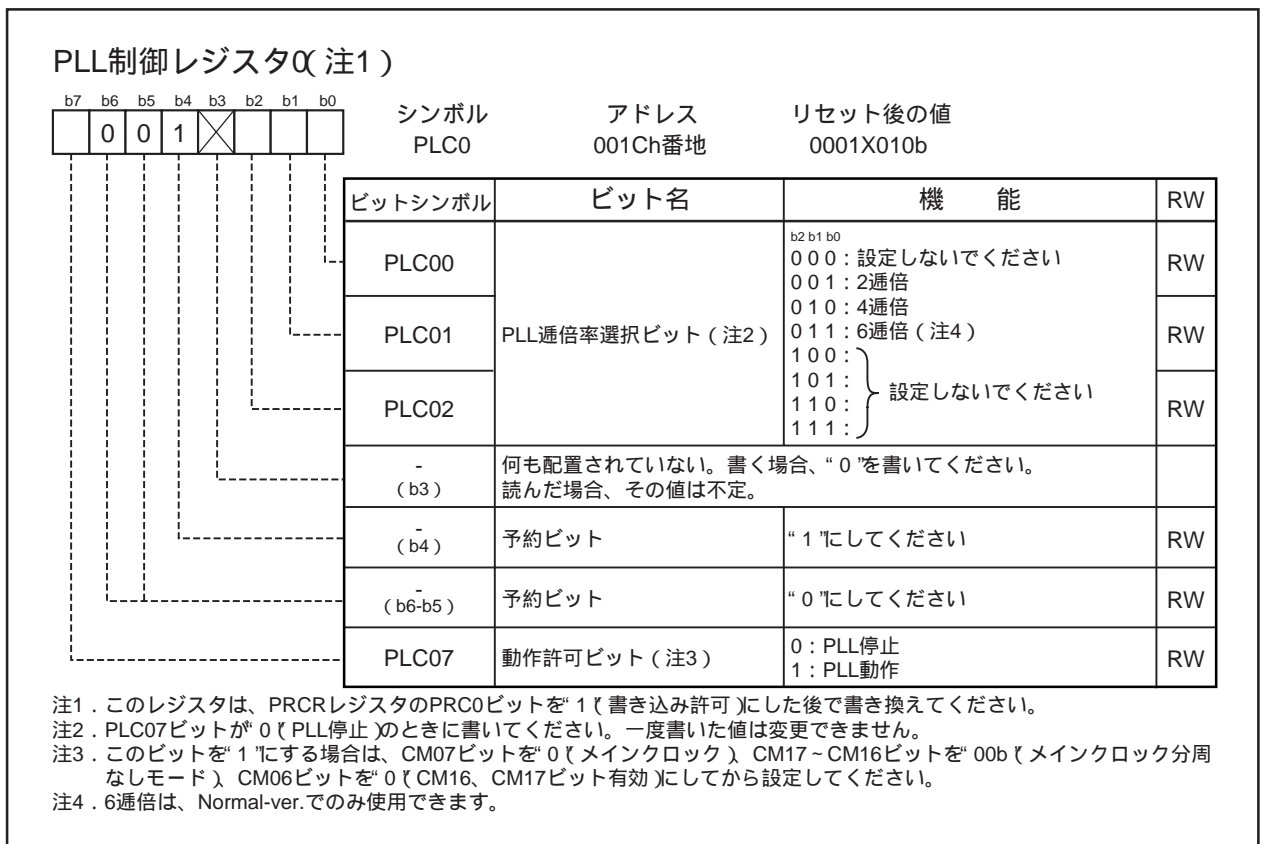


図8.8 PLC0レジスタ

クロック発生回路で発生するクロックを順に説明します。

### 8.1.1 メインクロック

メインクロック発振回路が供給するクロックです。CPUクロックと周辺機能クロックのクロック源になります。

メインクロック発振回路は、XIN-XOUT端子間に発振子を接続することで発振回路が構成されます。メインクロック発振回路には帰還抵抗が内蔵されており、ストップモード時には消費電力を低減するため、発振回路から切り離されます。メインクロック発振回路では、外部で生成されたクロックをXIN端子へ入力することもできます。図8.9にメインクロックの接続回路例を示します。

リセット後は、メインクロックの8分周がCPUクロックになります。

CPUクロックのクロック源をサブクロックまたはオンチップオシレータクロックに切り替えた後、CM0レジスタのCM05ビットを「1」(メインクロック発振回路の発振停止)にすると、消費電力を低減できます。この場合、XOUTは「H」になります。また、内蔵している帰還抵抗はONのままのため、XINは帰還抵抗を介してXOUTにプルアップされた状態となります。なお、外部で生成したクロックをXIN端子に入力している場合、CM05ビットを「1」にしてもサブクロックをCPUのクロック源に選択していない限り、メインクロックは停止しないため、必要な場合は外部でクロックを停止させてください。

ストップモード時は、メインクロックを含めたすべてのクロックが停止します。詳細は「8.4 パワーコントロール」を参照してください。

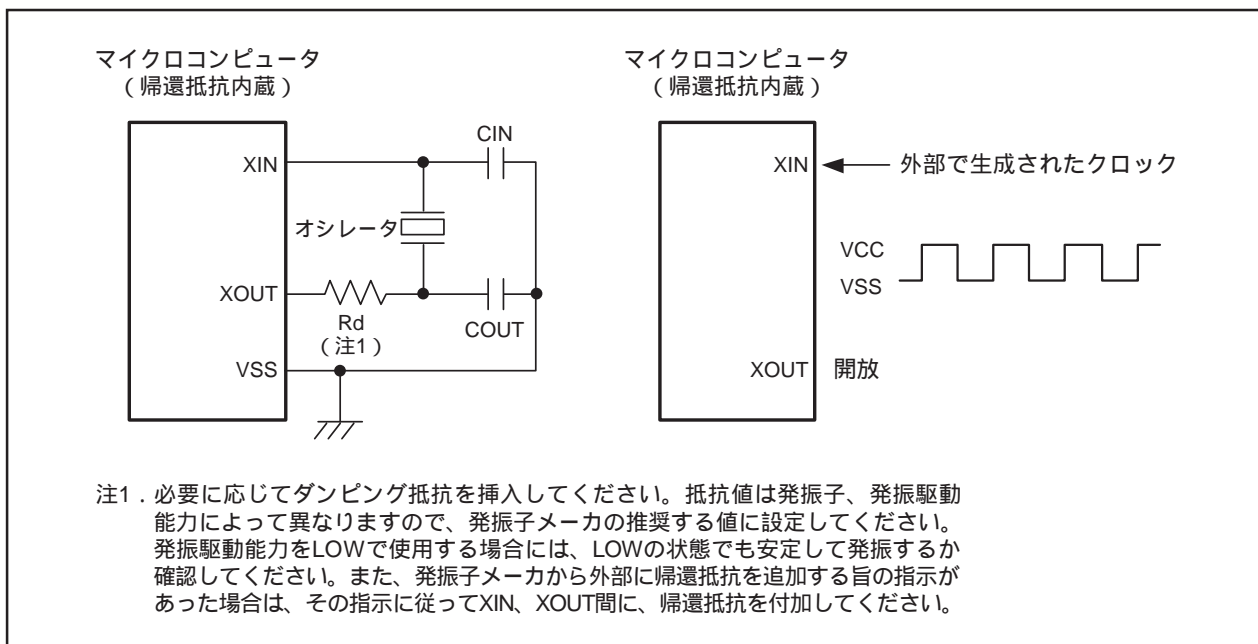


図8.9 メインクロックの接続回路例

### 8.1.2 サブクロック

サブクロック発振回路が供給するクロックです。CPUクロックとタイマA、タイマBのカウントソースのクロック源になります。また、サブクロックと同一周波数のfCをCLKOUT端子から出力できます。

サブクロック発振回路は、XCIN-XCOUT端子間に水晶発振子を接続することで発振回路が構成されます。サブクロック発振回路には帰還抵抗が内蔵されており、ストップモード時には消費電力を低減するため、発振回路から切り離されます。サブクロック発振回路では、外部で生成されたクロックをXCIN端子へ入力することもできます。図8.10にサブクロックの接続回路例を示します。

リセット後はサブクロックは停止しています。このとき、帰還抵抗は発振回路から切り離されています。サブクロックの発振が安定した後、CM0レジスタのCM07ビットを“1”(サブクロック)にすると、サブクロックがCPUクロックになります。

ストップモード時、サブクロックを含めたすべてのクロックが停止します。詳細は「8.4 パワーコントロール」を参照してください。

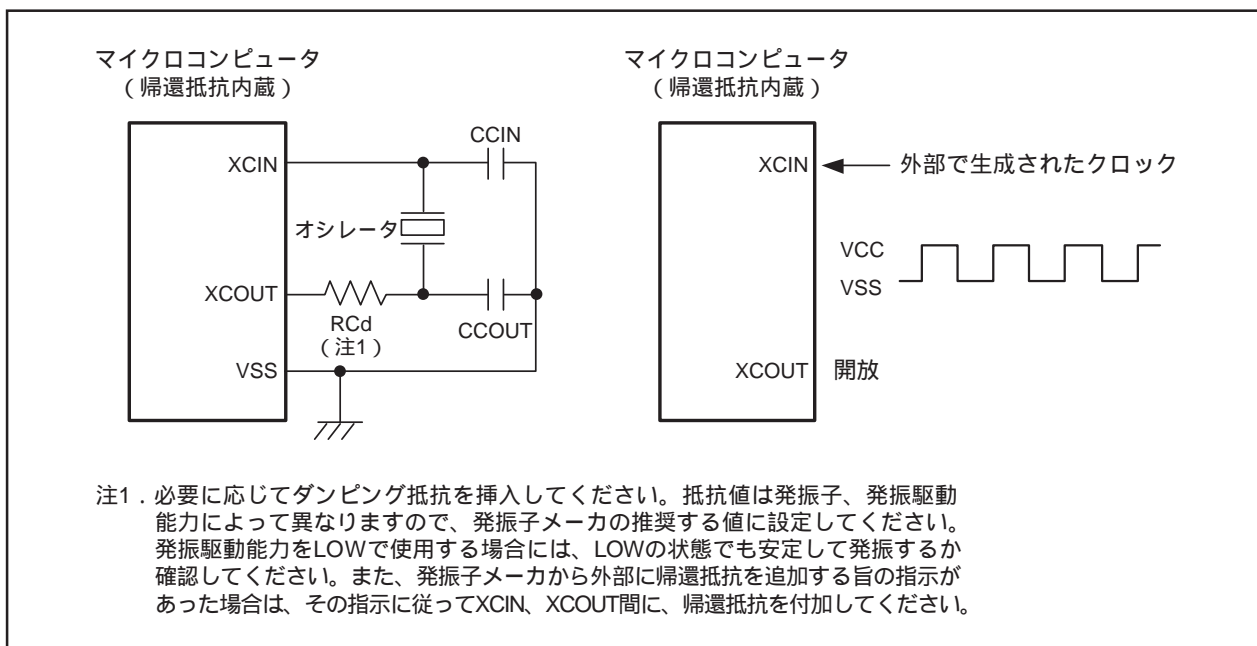


図8.10 サブクロックの接続回路例

### 8.1.3 オンチップオシレータクロック

オンチップオシレータが供給する約1MHzのクロックです。CPUクロックと周辺機能クロックのクロック源になります。また、PM2レジスタのPM22ビットが“1”(ウォッチドッグタイマのカウントソースはオンチップオシレータクロック)の場合、ウォッチドッグタイマのカウントソースになります(「11.1 ウォッチドッグタイマ カウントソース保護モード」参照)。

リセット後、オンチップオシレータは停止しています。CM2レジスタのCM21ビットを“1”(オンチップオシレータクロック)にすると発振を始め、オンチップオシレータクロックがメインクロックに代わって、CPUクロックと周辺機能クロックのクロック源になります。また、CM2レジスタのCM20ビットが“1”(発振停止、再発振検出機能有効)かつCM27ビットが“1”(発振停止、再発振検出割り込み)の場合、メインクロックが停止すると、自動的にオンチップオシレータが動作を開始し、クロックを供給します。

### 8.1.4 PLLクロック

PLLクロックは、PLL周波数シンセサイザが生成するクロックです。CPUクロックと周辺機能クロックのクロック源になります。リセット後、PLL周波数シンセサイザは停止しています。PLC07ビットを“1”(PLL動作)にすると、PLL周波数シンセサイザが動作します。PLLクロックをCPUクロックのクロック源にする場合は、PLLクロックが安定するまで、 $t_{su}(PLL)$ 待ってCM1レジスタのCM11ビットを“1”にしてください。

ウェイトモードまたはストップモードへ移行する場合は、CM11ビットを“0”(CPUのクロック源はメインクロック)にしてください。ストップモードへは、さらに、PLC0レジスタのPLC07ビットを“0”(PLL停止)にしてから移行してください。図8.11にPLLクロックをCPUのクロック源にする手順を示します。

PLLクロックの周波数は次のとおりです。PLLクロックの周波数が16MHz以上の場合は、PM2レジスタのPM20ビットを“0”(2ウェイト)にしてください。

$$\text{PLLクロックの周波数} = (XIN) \times (\text{PLC0レジスタのPLC02} \sim \text{PLC00ビットで設定した逡倍率})$$

(ただし、PLLクロックの周波数 = 16MHz、20MHz、24MHz(注1))

注1. 24MHzは、Normal-ver.でのみ使用できます。

PLC02～PLC00ビットはリセット後、1回だけ設定できます。表8.2にPLLクロックの周波数の設定例を示します。

表8.2 PLLクロックの周波数の設定例

XIN (MHz)	PLC02	PLC01	PLC00	逡倍率	PLLクロック (MHz)(注1)
8	0	0	1	2	16
4	0	1	0	4	
10	0	0	1	2	20
5	0	1	0	4	
12	0	0	1	2	24 (注2)
6	0	1	0	4	
4	0	1	1	6(注3)	

注1. PLLクロックの周波数 = 16MHz、20MHz、24MHz。

注2. 24MHzは、Normal-ver.でのみ使用できます。

注3. 6逡倍は、Normal-ver.でのみ使用できます。

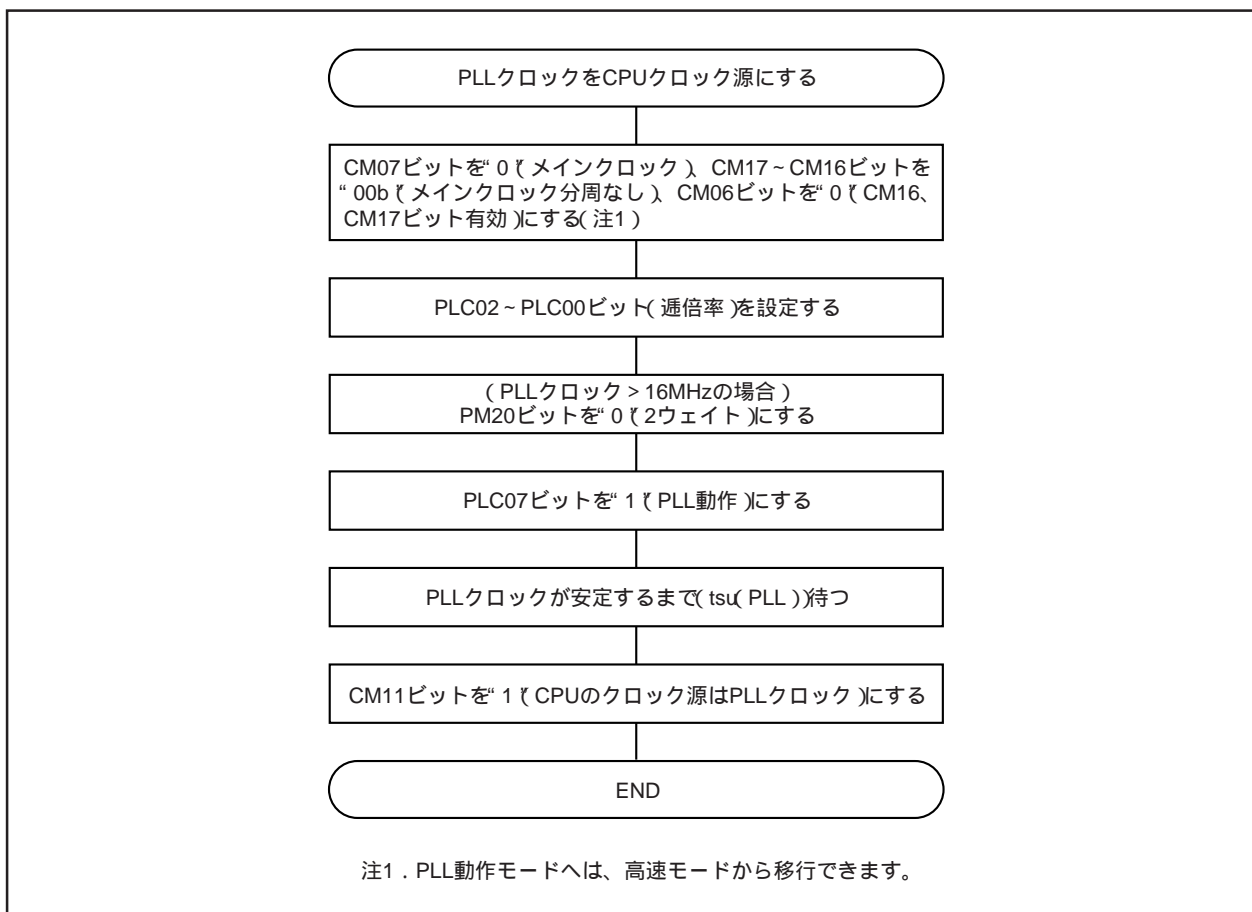


図8.11 PLLクロックをCPUのクロック源にする手順

## 8.2 CPUクロックと周辺機能クロック

CPUを動作させるCPUクロックと周辺機能を動作させる周辺機能クロックがあります。

### 8.2.1 CPUクロックとBCLK

CPUとウォッチドッグタイマの動作クロックです。

CPUクロックのクロック源として、メインクロック、サブクロック、オンチップオシレータクロック、またはPLLクロックが選択できます。

CPUクロックのクロック源として、メインクロック、またはオンチップオシレータクロックを選択した場合、選択したクロックを1(分周なし)、2、4、8、または16分周したものがCPUのクロックになります。分周は、CM0レジスタのCM06ビットとCM1レジスタのCM17~CM16ビットで選択できます。

CPUクロックのクロック源としてPLLクロックを選択する場合、CM06ビットを“0”、CM17~CM16ビットを“00b”(分周なし)にしてください。

リセット後、メインクロックの8分周がCPUクロックになります。

メモリ拡張モードおよびマイクロプロセッサモード時、PM0レジスタのPM07ビットを“0”(出力する)にすると、BCLK端子からCPUクロックと同一周波数のBCLK信号を出力できます。

なお、高速モード、中速モード、オンチップオシレータモード、またはオンチップオシレータ低消費電力モードからストップモードへの移行時、または低速モードでCM0レジスタのCM05ビットを“1”(停止)にしたとき、CM0レジスタのCM06ビットは“1”(8分周モード)になります。

### 8.2.2 周辺機能クロック( $f_1$ 、 $f_2$ 、 $f_8$ 、 $f_{32}$ 、 $f_{1SIO}$ 、 $f_{2SIO}$ 、 $f_{8SIO}$ 、 $f_{32SIO}$ 、 $f_{AD}$ 、 $f_{CAN0}$ 、 $f_{CAN1}$ 、 $f_{C32}$ )

周辺機能の動作クロックです。

$f_i$ ( $i=1, 2, 8, 32$ )と $f_{iSIO}$ はメインクロック、PLLクロック、またはオンチップオシレータクロックを $i$ 分周したクロックです。 $f_i$ はタイマA、タイマBで、 $f_{iSIO}$ はシリアルインタフェースで使用します。 $f_8$ と $f_{32}$ はCLKOUT端子から出力できます。

$f_{AD}$ は、メインクロック、PLLクロック、またはオンチップオシレータクロックをクロック源とし、A/Dコンバータで使用します。

$f_{CAN0}$ 、 $f_{CAN1}$ は、メインクロック、PLLクロック、またはオンチップオシレータクロックを1(分周なし)、2、4、8、または16分周したCAN0/1の専用クロックです。

CM0レジスタのCM02ビットを“1”(ウェイトモード時周辺機能クロックを停止する)にした後にWAIT命令を実行した場合、または低消費電力モード時、 $f_i$ 、 $f_{iSIO}$ 、 $f_{AD}$ 、 $f_{CAN0}$ 、 $f_{CAN1}$ は停止します(注1)。

$f_{C32}$ はサブクロックをクロック源とし、タイマA、タイマBで使用します。 $f_{C32}$ はサブクロックが供給されているときに使用できます。

注1.  $f_{CAN0}$ 、 $f_{CAN1}$ のクロックは、CAN0/1のスリープモードのとき“H”で停止します。

## 8.3 クロック出力機能

シングルチップモード時、CLKOUT端子から $f_8$ 、 $f_{32}$ 、または $f_C$ を出力できます。CM0レジスタのCM01~CM00ビットで選択してください。

## 8.4 パワーコントロール

パワーコントロールには3つのモードがあります。なお、便宜上、ここではウェイトモード、ストップモード以外の状態を通常動作モードと呼びます。

### 8.4.1 通常動作モード

通常動作モードは、さらに7つのモードに分けられます。

通常動作モードでは、CPUクロック、周辺機能クロックが共に供給されているため、CPUも周辺機能も動作します。CPUクロックの周波数を制御することでパワーコントロールを行います。CPUクロックの周波数が大きいほど処理能力は上がり、小さいほど消費電力は小さくなります。また、不要な発振回路を停止させると更に消費電力は小さくなります。

CPUクロックのクロック源を切り替えるとき、切り替え先のクロックが安定して発振している必要があります。切り替え先がメインクロック、サブクロック、PLLクロックの場合、プログラムで発振が安定するまで待ち時間を取ってから移るようにしてください。

なお、低速モードまたは低消費電力モードから、オンチップオシレータモードまたはオンチップオシレータ低消費電力モードへ切り替えしないでください。同様に、オンチップオシレータモードまたはオンチップオシレータ低消費電力モードから、低速モードまたは低消費電力モードへ切り替えしないでください。

CPUクロックのクロック源をオンチップオシレータからメインクロックに切り替える場合は、オンチップオシレータモードで8分周( CM0レジスタのCM06ビット=1 )にした後、中速モード( 8分周 )に切り替えてください。

#### 8.4.1.1 高速モード

メインクロックの1分周がCPUクロックになります。サブクロックが供給されている場合は、fC32がタイマA、タイマBのカウントソースに使用できます。

#### 8.4.1.2 PLL動作モード

メインクロックの2、4、または6通倍( 注1 )がPLLクロックになり、PLLクロックがCPUクロックになります。サブクロックが供給されている場合は、fC32がタイマA、タイマBのカウントソースとして使用できます。PLL動作モードへは高速モードから移行できます。ウェイトまたはストップモードへ移行するときは、高速モードに移行してから移行してください。

注1 . 6通倍は、Normal-ver.でのみ使用できます。

#### 8.4.1.3 中速モード

メインクロックの2、4、8、または16分周がCPUクロックになります。サブクロックが供給されている場合はfC32がタイマA、タイマBのカウントソースに使用できます。

#### 8.4.1.4 低速モード

サブクロックがCPUクロックになります。周辺機能クロックのクロック源は、CM21ビットが<sup>#</sup>0 (オンチップオシレータ停止)の場合はメインクロック、CM21ビットが<sup>#</sup>1(オンチップオシレータ発振)の場合はオンチップオシレータクロックです。

fC32がタイマA、タイマBのカウントソースに使用できます。

#### 8.4.1.5 低消費電力モード

低速モードにした後、メインクロックを停止させた状態です。サブクロックがCPUクロックになります。fC32がタイマA、タイマBのカウントソースに使用できます。

このモードにすると同時にCM0レジスタのCM06ビットは<sup>#</sup>1(8分周モード)になります。低消費電力モードでは、CM06ビットを変更しないでください。したがって、次にメインクロックを動作させるときは中速(8分周)モードになります。

## 8.4.1.6 オンチップオシレータモード

オンチップオシレータクロックの1(分周なし)、2、4、8、または16分周がCPUクロックになります。また、オンチップオシレータクロックが周辺機能クロックのクロック源になります。サブクロックが供給されている場合は、fC32がタイマA、タイマBのカウントソースに使用できます。高速、中速モードに戻すときはCM06ビットを“1”(8分周モード)にしてください。

## 8.4.1.7 オンチップオシレータ低消費電力モード

オンチップオシレータモードにした後、メインクロックを停止させた状態です。オンチップオシレータモードと同様にCPUクロックを選択できます。オンチップオシレータクロックが周辺機能クロックのクロック源になります。サブクロックが供給されている場合はfC32がタイマA、タイマBのカウントソースに使用できます。

表8.3にクロック関連ビットの設定とモードを示します。

表8.3 クロック関連ビットの設定とモード

モード	CM2レジスタ		CM1レジスタ		CM0レジスタ			
	CM21	CM11	CM17、CM16	CM07	CM06	CM05	CM04	
PLL動作モード	0	1	00b	0	0	0	-	
高速モード	0	0	00b	0	0	0	-	
中速モード	2分周	0	01b	0	0	0	-	
	4分周	0	10b	0	0	0	-	
	8分周	0	-	0	1	0	-	
	16分周	0	11b	0	0	0	-	
低速モード	-	0	-	1	-	0	1	
低消費電力モード	0	0	-	1	1(注1)	1(注1)	1	
オンチップオシレータモード	分周なし	1	00b	0	0	0	-	
	2分周	1	01b	0	0	0	-	
	4分周	1	10b	0	0	0	-	
	8分周	1	-	0	1	0	-	
	16分周	1	0	11b	0	0	0	-
オンチップオシレータ低消費電力モード	1	0	(注2)	0	(注2)	1	-	

-：“0”または“1”

注1．低速モードでCM05ビットを“1”(メインクロック停止)にすると、低消費電力モードになり、同時にCM06ビットは“1”(8分周モード)になります。

注2．オンチップオシレータモードと同様に分周値を選択できます。



## 8.4.2 ウェイトモード

ウェイトモードではCPUクロックが停止するため、CPUクロックで動作するCPUとウォッチドッグタイマが停止します。ただし、PM2レジスタのPM22ビットが<sup>※</sup>1(ウォッチドッグタイマのカウントソースはオンチップオシレータクロック)の場合、ウォッチドッグタイマは動作します。メインクロック、サブクロック、オンチップオシレータクロックは停止しないため、これらのクロックを使用する周辺機能は動作します。

### 8.4.2.1 周辺機能クロック停止機能

CM02ビットが<sup>※</sup>1(ウェイトモード時、周辺機能クロックを停止する)の場合、ウェイトモード時にf1、f2、f8、f32、f1SIO、f2SIO、f8SIO、f32SIO、fAD、fCAN0、fCAN1が停止するため、消費電力が低減できます。fC32は停止しません。

### 8.4.2.2 ウェイトモードへの移行

WAIT命令を実行するとウェイトモードになります。

CM11ビットが<sup>※</sup>1(CPUクロックのクロック源はPLLクロック)の場合は、CM11ビットを<sup>※</sup>0(CPUクロックのクロック源はメインクロック)にしてから、ウェイトモードにしてください。PLC07ビットを<sup>※</sup>0(PLL停止)にすると、消費電力が低減できます。

### 8.4.2.3 ウェイトモード時の端子の状態

表8.4にウェイトモード時の端子の状態を示します。

表8.4 ウェイトモード時の端子の状態

端子	メモリ拡張モード マイクロプロセッサモード	シングルチップモード	
A0 ~ A19、D0 ~ D15、 CS0 ~ CS3、BHE	ウェイトモードに入る直前の状態を保持	バス制御端子にはなりません	
RD、WR、WRL、WRH	“H”		
HLDA、BCLK	“H”		
ALE	“L”		
入出力ポート	ウェイトモードに入る直前の状態を保持	ウェイトモードに入る直前の状態を保持	
CLKOUT	fC選択時	CLKOUT端子にはなりません	停止しない
	f8、f32選択時		<ul style="list-style-type: none"> <li>・CM02ビット=0：停止しない</li> <li>・CM02ビット=1：ウェイトモードに入る直前の状態を保持</li> </ul>

### 8.4.2.4 ウェイトモードからの復帰

ハードウェアリセット、NMI割り込み、または周辺機能割り込みによって、ウェイトモードから復帰します。

ハードウェアリセットまたはNMI割り込みで復帰する場合、周辺機能割り込みのILVL2~ILVL0ビットを<sup>※</sup>000b(割り込み禁止)にした後、WAIT命令を実行してください。

周辺機能割り込みはCM02ビットの影響を受けます。CM02ビットが<sup>※</sup>0(ウェイトモード時、周辺機能クロックを停止しない)の場合は、周辺機能割り込みがウェイトモードからの復帰に使用できます。CM02ビットが<sup>※</sup>1(ウェイトモード時、周辺機能クロックを停止する)の場合は、周辺機能クロックを使用する周辺機能は停止するため、外部信号によって動作する周辺機能の割り込みがウェイトモードからの復帰に使用できません。

表8.5にウェイトモードからの復帰に使用できる割り込みと使用条件を示します。

表8.5 ウェイトモードからの復帰に使用できる割り込みと使用条件

割り込み	CM02 = 0の場合	CM02 = 1の場合
NMI割り込み	使用可	使用可
シリアルインタフェース 割り込み	内部クロック、外部クロックで使用可	外部クロックで使用可
キー入力割り込み	使用可	使用可
A/D変換割り込み	単発モードまたは単掃引モードで 使用可	使用しないでください
タイマA割り込み タイマB割り込み	すべてのモードで使用可	イベントカウンタモードまたはカウント ソースがfC32のとき使用可
INT割り込み	使用可	使用可
CAN0/1ウェイクアップ割り込み	CANスリープモードで使用可	CANスリープモードで使用可

ウェイトモードからの復帰に周辺機能割り込みを使用する場合は、WAIT命令実行前に次の設定をしてください。

- (1) ウェイトモードからの復帰に使用する周辺機能割り込みの割り込み制御レジスタのILVL2 ~ ILVL0 ビットに割り込み優先レベルを設定する。  
また、ウェイトモードからの復帰に使用しない周辺機能割り込みのILVL2 ~ ILVL0 ビットをすべて“000b”(割り込み禁止)にする。
- (2) Iフラグを“1”にする。
- (3) ウェイトモードからの復帰に使用する周辺機能を動作させる。  
周辺機能割り込みで復帰する場合、割り込み要求が発生してCPUクロックの供給を開始すると、割り込みルーチンを実行します。

周辺機能割り込みでウェイトモードから復帰したときのCPUクロックは、WAIT命令実行時のCPUクロックと同じクロックです。

### 8.4.3 ストップモード

ストップモードでは、すべての発振が停止します。したがって、CPUクロックと周辺機能クロックも停止し、これらのクロックで動作するCPU、周辺機能は停止します。消費電力がもっとも少ないモードです。なお、VCC端子に印加する電圧がVRAM以上のとき、内部RAMは保持されます。

また、外部信号によって動作する周辺機能は動作します。

表8.6にストップモードからの復帰に使用できる割り込みと使用条件を示します。

表8.6 ストップモードからの復帰に使用できる割り込みと使用条件

割り込み	条件
NMI割り込み	使用可
キー入力割り込み	使用可
INT割り込み	使用可
タイマA割り込み タイマB割り込み	イベントカウンタモードで外部パルスをカウント時、使用可
シリアルインタフェース割り込み	外部クロック選択時、使用可
CAN0/1ウェイクアップ割り込み	CANスリープモード時、使用可

#### 8.4.3.1 ストップモードへの移行

CM1レジスタのCM10ビットを“1”(全クロック停止)にすると、ストップモードになります。同時にCM0レジスタのCM06ビットは“1”(8分周モード)、CM1レジスタのCM15ビットは“1”(メインクロック発振回路の駆動能力HIGH)になります。

ストップモードを使用する場合、CM20ビットを“0”(発振停止、再発振検出機能無効)にしてからストップモードにしてください。

また、CM11ビットが“1”(CPUクロックのクロック源はPLLクロック)の場合は、CM11ビットを“0”(CPUクロックのクロック源はメインクロック)にした後、PLC07ビットを“0”(PLL停止)にしてからストップモードにしてください。

#### 8.4.3.2 ストップモード時の端子の状態

表8.7にストップモード時の端子の状態を示します。

表8.7 ストップモード時の端子の状態

端子	メモリ拡張モード マイクロプロセッサモード	シングルチップモード	
A0 ~ A19、D0 ~ D15、 CS0 ~ CS3、BHE	ストップモードに入る直前の状態を保持	バス制御端子にはなりません	
RD、WR、WRL、WRH	“H”		
HLDA、BCLK	“H”		
ALE	不定		
入出力ポート	ストップモードに入る直前の状態を保持	ストップモードに入る直前の状態を保持	
CLKOUT	fC選択時	CLKOUT端子にはなりません	“H”
	f8、f32選択時		ストップモードに入る直前の状態を保持

### 8.4.3.3 ストップモードからの復帰

ハードウェアリセット、 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み、または周辺機能割り込みによって、ストップモードから復帰します。

ハードウェアリセットまたは $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みで復帰する場合は、周辺機能割り込みのILVL2～ILVL0ビットをすべて“000b(割り込み禁止)にした後、CM10ビットを“1”にしてください。

周辺機能割り込みで復帰する場合は、次の設定をした後、CM10ビットを“1”にしてください。

(1)ストップモードからの復帰に使用する周辺機能割り込みのILVL2～ILVL0ビットに割り込み優先レベルを設定する。また、ストップモードからの復帰に使用しない周辺機能割り込みのILVL2～ILVL0ビットをすべて“000b(割り込み禁止)にする。

(2)IFLAGを“1”にする。

(3)ストップモードからの復帰に使用する周辺機能を動作させる。

周辺機能割り込みで復帰する場合、割り込み要求が発生してCPUクロックの供給が開始されると割り込みルーチンを実行します。

周辺機能割り込み、または $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みでストップモードから復帰した場合のCPUクロックは、ストップモード移行前のCPUクロックに従って、次のようになります。

- ・ストップモード移行前のCPUクロック源がサブクロックの場合 : サブクロック
- ・ストップモード移行前のCPUクロック源がメインクロックの場合 : メインクロックの8分周
- ・ストップモード移行前のCPUクロック源がオンチップオシレータクロックの場合 : オンチップオシレータクロックの8分周

図8.12に通常動作モードからのストップモード、ウェイトモードへの状態遷移、図8.13に通常動作モードの状態遷移、表8.8に現在の状態から次に遷移可能な状態と設定方法を示します。表の縦軸は現在の状態、横軸は次に遷移する状態です。

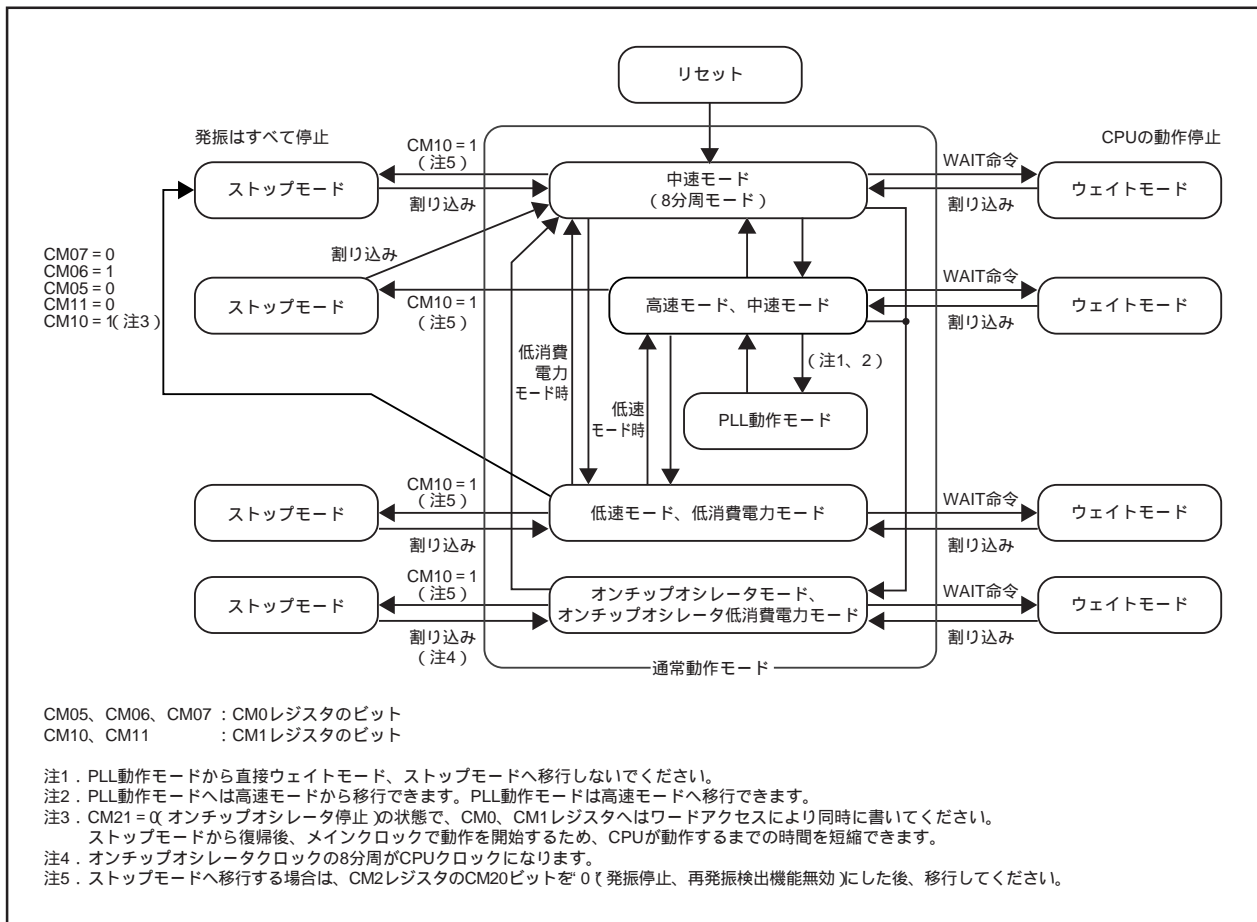


図8.12 ストップモード、ウェイトモード状態遷移

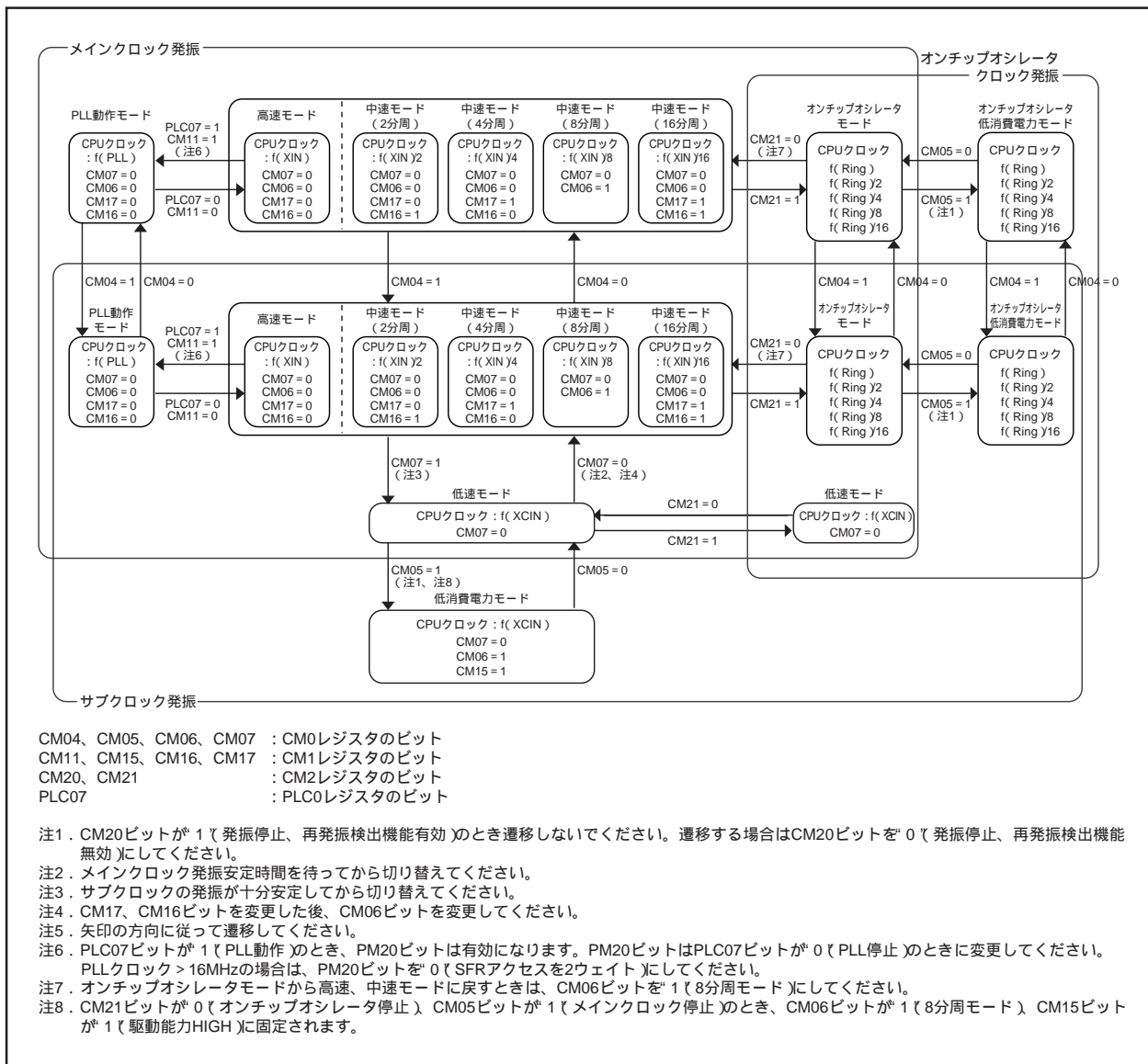


図8.13 通常動作モード状態遷移

表8.8 現在の状態から次に遷移可能な状態と設定方法(注9)

		次の状態							
		高速、中速モード	低速モード(注2)	低消費電力モード	PLL動作モード(注2)	オンチップオシレータモード	オンチップオシレータ低消費電力モード	ストップモード	ウェイトモード
現在の状態	高速、中速モード	(注8)	(9) (注7)	-	(13) (注3)	(15)	-	(16) (注1)	(17)
	低速モード(注2)	(8)	/	(11) (注1、6)	-	-	-	(16) (注1)	(17)
	低消費電力モード	-	(10)	/	-	-	-	(16) (注1)	(17)
	PLL動作モード(注2)	(12) (注3)	-	-	-	-	-	-	-
	オンチップオシレータモード	(14) (注4)	-	-	-	(注8)	(11) (注1)	(16) (注1)	(17)
	オンチップオシレータ低消費電力モード	-	-	-	-	(10)	(注8)	(16) (注1)	(17)
	ストップモード	(18) (注5)	(18)	(18)	-	(18) (注5)	(18) (注5)	/	-
	ウェイトモード	(18)	(18)	(18)	-	(18)	(18)	-	/

- : 遷移できません。

注1. CM20ビットが「1」(発振停止、再発振検出機能有効)のとき遷移しないでください。遷移する場合はCM20ビットを「0」(発進停止、再発振検出機能無効)にしてください。

注2. 低速モードはオンチップオシレータクロックの発振、停止ができます。この時のオンチップオシレータクロックは周辺機能クロックとして使用できます。PLL動作モードはサブクロックの発振、停止ができます。この時のサブクロックは周辺機能クロックとして使用できます。

注3. PLL動作モードへの移行は高速モードから行ってください。また、PLL動作モードからは、高速モードへ移行してください。

注4. オンチップオシレータモードから高速、中速モードへ移行するときはCM06ビットを「1」(8分周モード)にしてください。

注5. ストップモードから復帰した場合、CM06ビットが「1」(8分周モード)になります。

注6. CM05ビットを「1」(メインクロック停止)にすると、CM06ビットが「1」(8分周モード)になります。

注7. サブクロックが発振しているときに移行できます。

注8. 同モード内での遷移(分周の変更とサブクロック発振または停止)は次のとおりです。

		サブクロック発振					サブクロック停止				
		分周なし	2分周	4分周	8分周	16分周	分周なし	2分周	4分周	8分周	16分周
サブクロック発振	分周なし	/	(4)	(5)	(7)	(6)	(1)	-	-	-	-
	2分周	(3)	/	(5)	(7)	(6)	-	(1)	-	-	-
	4分周	(3)	(4)	/	(7)	(6)	-	-	(1)	-	-
	8分周	(3)	(4)	(5)	/	(6)	-	-	-	(1)	-
	16分周	(3)	(4)	(5)	(7)	/	-	-	-	-	(1)
サブクロック停止	分周なし	(2)	-	-	-	-	/	(4)	(5)	(7)	(6)
	2分周	-	(2)	-	-	-	(3)	/	(5)	(7)	(6)
	4分周	-	-	(2)	-	-	(3)	(4)	/	(7)	(6)
	8分周	-	-	-	(2)	-	(3)	(4)	(5)	/	(6)
	16分周	-	-	-	-	(2)	(3)	(4)	(5)	(7)	/

注9.( )内は設定方法。右表参照。

設定内容	動作内容
(1) CM04=0	サブクロック停止
(2) CM04=1	サブクロック発振
(3) CM06=0 CM17=0 CM16=0	CPUクロック分周なしモード
(4) CM06=0 CM17=0 CM16=1	CPUクロック2分周モード
(5) CM06=0 CM17=1 CM16=0	CPUクロック4分周モード
(6) CM06=0 CM17=1 CM16=1	CPUクロック16分周モード
(7) CM06=1	CPUクロック8分周モード
(8) CM07=0	メインクロック、PLLクロックまたはオンチップオシレータクロック選択
(9) CM07=1	サブクロック選択
(10) CM05=0	メインクロック発振
(11) CM05=1	メインクロック停止
(12) PLC07=0 CM11=0	メインクロック選択
(13) PLC07=1 CM11=1	PLLクロック選択
(14) CM21=0	メインクロックまたはPLLクロック選択
(15) CM21=1	オンチップオシレータクロック選択
(16) CM10=1	ストップモードに移行
(17) WAIT命令	ウェイトモードに移行
(18) ハードウェア割り込み	ストップモード、ウェイトモードから復帰

CM04, CM05, CM06, CM07 : CM0レジスタのビット  
 CM10, CM11, CM16, CM17 : CM1レジスタのビット  
 CM20, CM21 : CM2レジスタのビット  
 PLC07 : PLC0レジスタのビット

## 8.5 発振停止、再発振検出機能

発振停止、再発振検出機能は、メインクロック発振回路の停止と再発振を検出する機能です。発振停止、再発振検出時にはリセットまたは発振停止、再発振検出割り込み要求が発生します。どちらを発生させるかは、CM2レジスタのCM27ビットで選択できます。

発振停止、再発振検出機能は、CM2レジスタのCM20ビットで有効、無効が選択できます。

表8.9に発振停止、再発振検出機能の仕様を示します。

表8.9 発振停止、再発振検出機能の仕様

項目	仕様
発振停止検出可能クロックと周波数域	f ( XIN ) 2MHz
発振停止、再発振検出機能有効条件	CM20ビットを“ 1 (有効) ”にする
発振停止、再発振検出時の動作	<ul style="list-style-type: none"> <li>・リセット発生( CM27ビット = 0 )</li> <li>・発振停止、再発振検出割り込み発生( CM27ビット = 1 )</li> </ul>

### 8.5.1 CM27ビットが“ 0 (リセット) ”の場合の動作

CM20ビットが“ 1 (発振停止、再発振検出機能有効) ”のときに、メインクロックの停止を検出した場合、マイクロコンピュータは初期化され、停止します(発振停止検出リセット。「4. SFR」, 「5. リセット」参照)。

この状態はハードウェアリセットによって解除されます。なお、再発振検出時にもマイクロコンピュータを初期化、停止できますが、このような使い方はしないでください(メインクロック停止中にCM20ビットを“ 1 ”、CM27ビットを“ 0 ”にしないでください)。

### 8.5.2 CM27ビットが“ 1 (発振停止、再発振検出割り込み) ”の場合の動作

メインクロックがCPUクロック源でCM20ビットが“ 1 (発振停止、再発振検出機能有効) ”の場合、メインクロックが停止すると、次の状態になります。

- ・発振停止、再発振検出割り込み要求が発生する
- ・オンチップオシレータが発振を開始し、オンチップオシレータクロックがメインクロックに代わってCPUクロックや周辺機能のクロック源になる
- ・CM21ビット = 1(オンチップオシレータクロックがCPUクロックのクロック源)
- ・CM22ビット = 1(メインクロック停止を検出)
- ・CM23ビット = 1(メインクロック停止)

PLLクロックがCPUクロック源でCM20ビットが“ 1 ”の場合、メインクロックが停止すると次の状態になります。CM21ビットは変化しないため、割り込みルーチン内で“ 1 (オンチップオシレータクロック) ”にしてください。

- ・発振停止、再発振検出割り込み要求が発生する
- ・CM22ビット = 1(メインクロック停止を検出)
- ・CM23ビット = 1(メインクロック停止)
- ・CM21ビットは変化しない

CM20ビットが“ 1 ”の場合、メインクロックが停止した状態から再発振すると、次の状態になります。

- ・発振停止、再発振検出割り込み要求が発生する
- ・CM22ビット = 1(メインクロック再発振を検出)
- ・CM23ビット = 0(メインクロック発振)
- ・CM21ビットは変化しない



## 8.5.3 発振停止、再発振検出機能使用方法

- ・発振停止、再発振検出割り込みは、ウォッチドッグタイマ割り込みとベクタを共用しています。発振停止、再発振検出割り込みとウォッチドッグタイマ割り込みの両方を使用する場合は、割り込み処理プログラムでCM22ビットを読み、どちらの割り込み要因による割り込み要求かを判定してください。
- ・発振停止後、メインクロックが再発振した場合は、プログラムでメインクロックをCPUクロックや周辺機能のクロック源に戻してください。図8.14にオンチップオシレータクロックからメインクロックへの切り替え手順を示します。
- ・発振停止、再発振検出割り込み要求発生と同時にCM22ビットが“1”になります。CM22ビットが“1”のとき、発振停止、再発振検出割り込みは禁止されます。プログラムでCM22ビットを“0”にすると、発振停止、再発振検出割り込みが許可されます。
- ・低速モード時、CM20ビットが“1”で、メインクロックが停止すると、発振停止、再発振検出割り込み要求が発生します。同時にオンチップオシレータが発振を開始します。このとき、CPUクロックはサブクロックのままですが、周辺機能クロックのクロック源はオンチップオシレータクロックになります。
- ・発振停止、再発振検出機能を使用中にウェイトモードへ移行する場合は、CM02ビットを“0”(ウェイトモード時周辺機能クロックを停止しない)にしてください。
- ・発振停止、再発振検出機能は外部要因によるメインクロック停止に備えた機能のため、プログラムでメインクロックを停止または発振させる場合、すなわち、ストップモードにする、またはCM05ビットを変更する場合は、CM20ビットを“0”(発振停止、再発振検出機能無効)にしてください。
- ・メインクロックの周波数が2MHz以下の場合、この機能は使用できないため、CM20ビットを“0”にしてください。

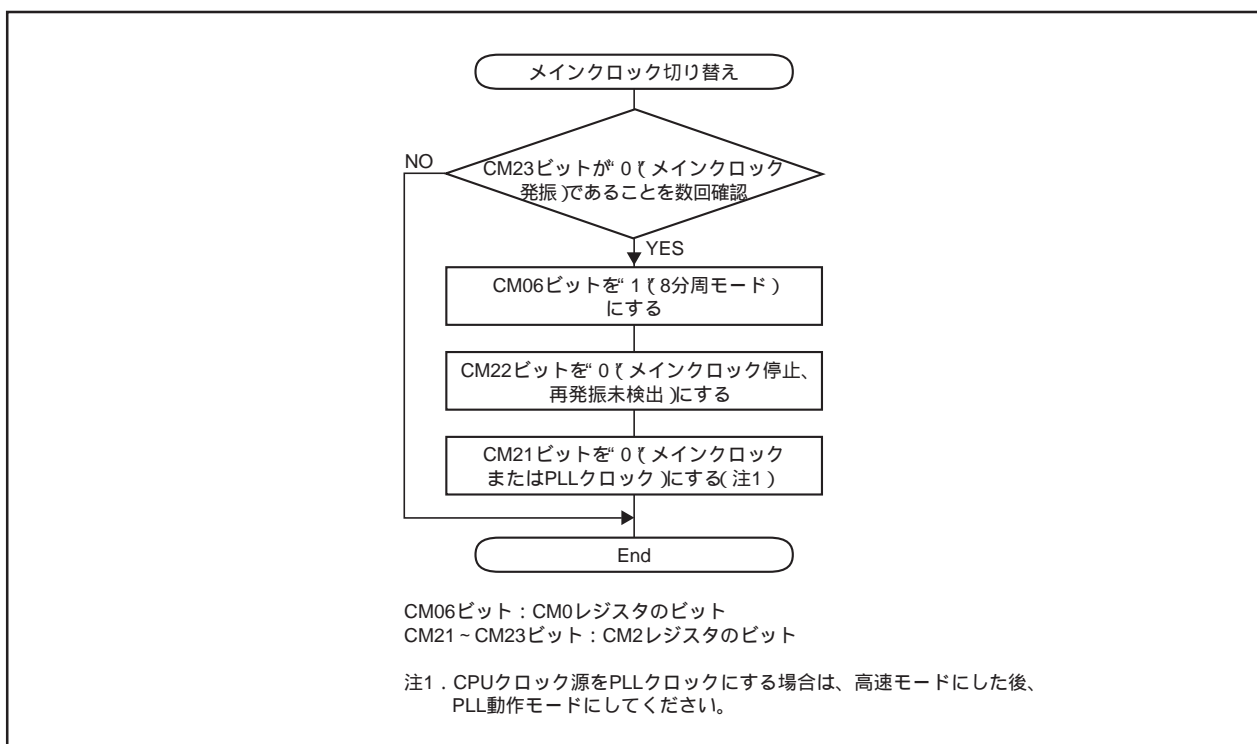


図8.14 オンチップオシレータクロックからメインクロックへの切り替え手順

## 9. プロテクト

プロテクトは、プログラムが暴走したときに備え、重要なレジスタを簡単に書き換えることができないように保護する機能です。

図9.1にPRCRレジスタを示します。PRCRレジスタが保護するレジスタは次のとおりです。

- ・ PRC0ビットで保護されるレジスタ : CM0、CM1、CM2、PLC0、PCLKR、CCLKRレジスタ
- ・ PRC1ビットで保護されるレジスタ : PM0、PM1、PM2、TB2SC、INVC0、INVC1レジスタ
- ・ PRC2ビットで保護されるレジスタ : PD7、PD9、S3Cレジスタ

PRC2ビットを“1”(書き込み許可状態)にした後、任意の番地に書き込みを実行すると“0”(書き込み禁止状態)になります。PRC2ビットで保護されるレジスタはPRC2ビットを“1”にした次の命令で変更してください。PRC2ビットを“1”にする命令と次の命令の間に割り込みやDMA転送が入らないようにしてください。PRC0、PRC1ビットは任意の番地に書き込みを実行しても“0”にならないため、プログラムで“0”にしてください。

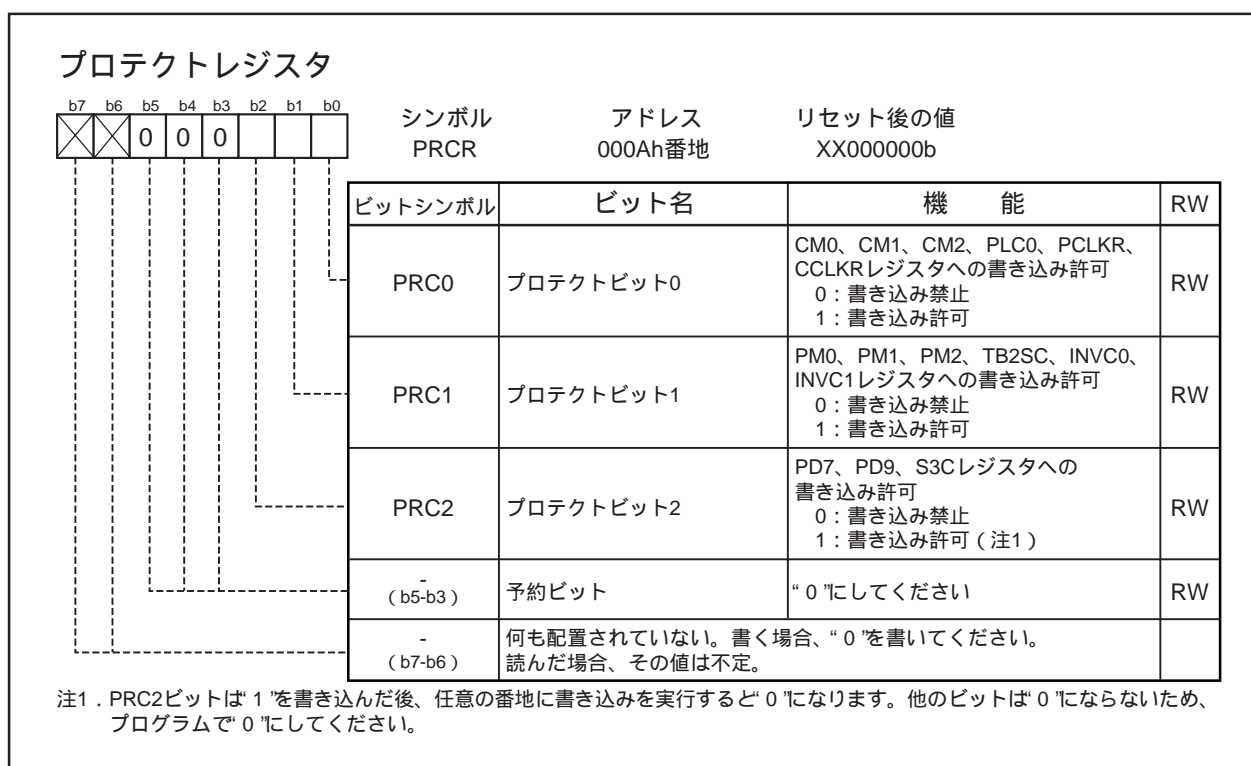


図9.1 PRCRレジスタ

## 10. 割り込み

### 10.1 割り込みの分類

図10.1に割り込みの分類を示します。

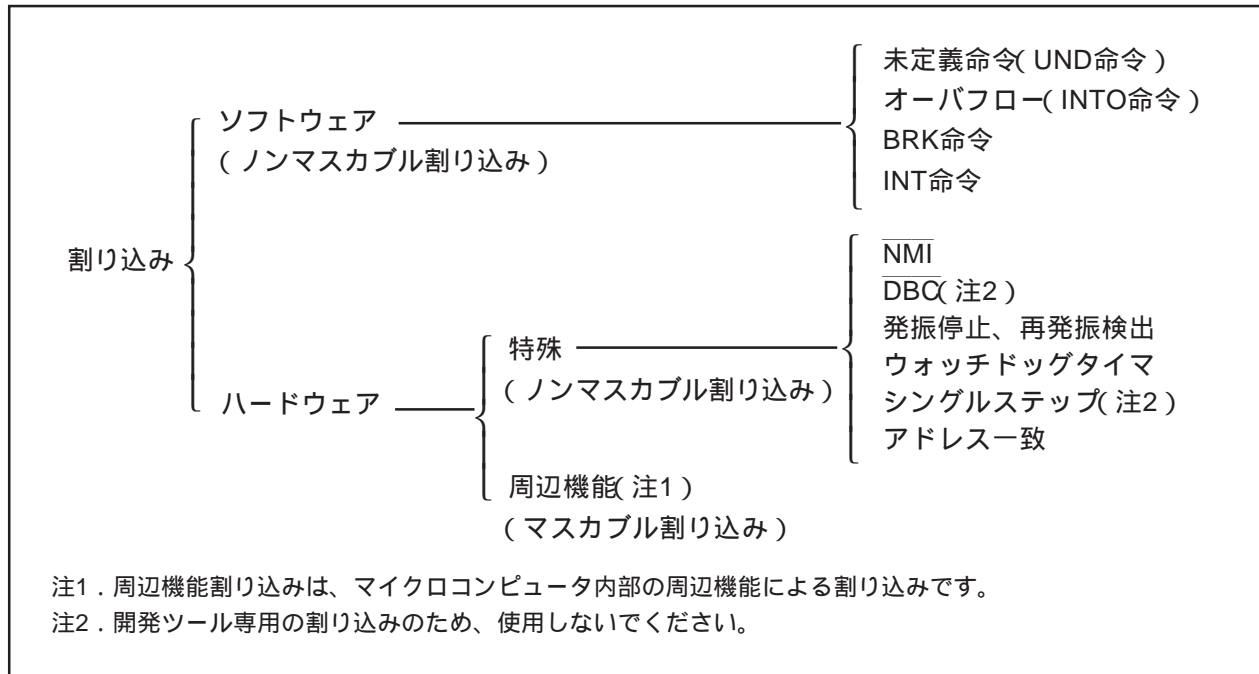


図10.1 割り込みの分類

- ・ マスクابل割り込み : 割り込み許可フラグ(1フラグ)による割り込みの許可(禁止)や割り込み優先レベルによる割り込み優先順位の変更が**可能**
- ・ ノンマスクابل割り込み : 割り込み許可フラグ(1フラグ)による割り込みの許可(禁止)や割り込み優先レベルによる割り込み優先順位の変更が**不可能**

## 10.2 ソフトウェア割り込み

ソフトウェア割り込みは、命令の実行によって発生します。ソフトウェア割り込みはノンマスクابل割り込みです。

### 10.2.1 未定義命令割り込み

未定義命令割り込みは、UND命令を実行すると発生します。

### 10.2.2 オーバフロー割り込み

オーバフロー割り込みは、FLGレジスタのOフラグが\* 1 ( 演算の結果がオーバフロー ) の場合、INTO命令を実行すると発生します。演算によってOフラグが変化する命令は次のとおりです。

ABS, ADC, ADCF, ADD, CMP, DIV, DIVU, DIVX, NEG, RMPA, SBB, SHA, SUB

### 10.2.3 BRK割り込み

BRK割り込みは、BRK命令を実行すると発生します。

### 10.2.4 INT命令割り込み

INT命令割り込みは、INT命令を実行すると発生します。INT命令で指定できるソフトウェア割り込み番号は0～63です。ソフトウェア割り込み番号1～31は周辺機能割り込みに割り当てられるので、INT命令を実行することで周辺機能割り込みと同じ割り込みルーチンを実行できます。

ソフトウェア割り込み番号0～31では、命令実行時にUフラグを退避し、Uフラグを“ 0 ( ISPを選択 ) ”にした後、割り込みシーケンスを実行します。割り込みルーチンから復帰するときに退避しておいたUフラグを復帰します。ソフトウェア割り込み番号32～63では、命令実行時Uフラグは変化せず、そのとき選択されているSPを使用します。

## 10.3 ハードウェア割り込み

ハードウェア割り込みには、特殊割り込みと周辺機能割り込みがあります。

### 10.3.1 特殊割り込み

特殊割り込みは、ノンマスカブル割り込みです。

#### 10.3.1.1 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み

$\overline{\text{NMI}}$ 割り込みは、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子の入力が「H」から「L」に変化すると発生します。詳細は「10.7  $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み」を参照してください。

#### 10.3.1.2 $\overline{\text{DBC}}$ 割り込み

開発ツール専用の割り込みのため、使用しないでください。

#### 10.3.1.3 ウォッチドッグタイマ割り込み

ウォッチドッグタイマによる割り込みです。ウォッチドッグタイマ割り込み要求発生後は、ウォッチドッグタイマを初期化してください。ウォッチドッグタイマの詳細は「11. ウォッチドッグタイマ」を参照してください。

#### 10.3.1.4 発振停止、再発振検出割り込み

発振停止、再発振検出機能による割り込みです。発振停止、再発振検出機能の詳細は「8. クロック発生回路」を参照してください。

#### 10.3.1.5 シングルステップ割り込み

開発ツール専用の割り込みのため、使用しないでください。

#### 10.3.1.6 アドレス一致割り込み

アドレス一致割り込みは、AIERレジスタのAIER0ビット、AIER1ビット、AIER2レジスタのAIER20ビット、AIER21ビットのうち、いずれか1つが1（アドレス一致割り込み許可）の場合、対応するRMAD0～RMAD3レジスタで示される番地の命令を実行する直前に発生します。

詳細は「10.10 アドレス一致割り込み」を参照してください。

### 10.3.2 周辺機能割り込み

周辺機能割り込みは、マイクロコンピュータ内部の周辺機能による割り込みです。周辺機能割り込みはマスカブル割り込みです。周辺機能割り込みの割り込み要因は「表10.2 可変ベクタテーブル」を参照してください。

また、周辺機能の詳細は各周辺機能の説明を参照してください。

## 10.4 割り込みと割り込みベクタ

1ベクタは4バイトです。各割り込みベクタには割り込みルーチンの先頭番地を設定してください。

割り込み要求が受け付けられると、割り込みベクタに設定した番地へ分岐します。図10.2に割り込みベクタを示します。

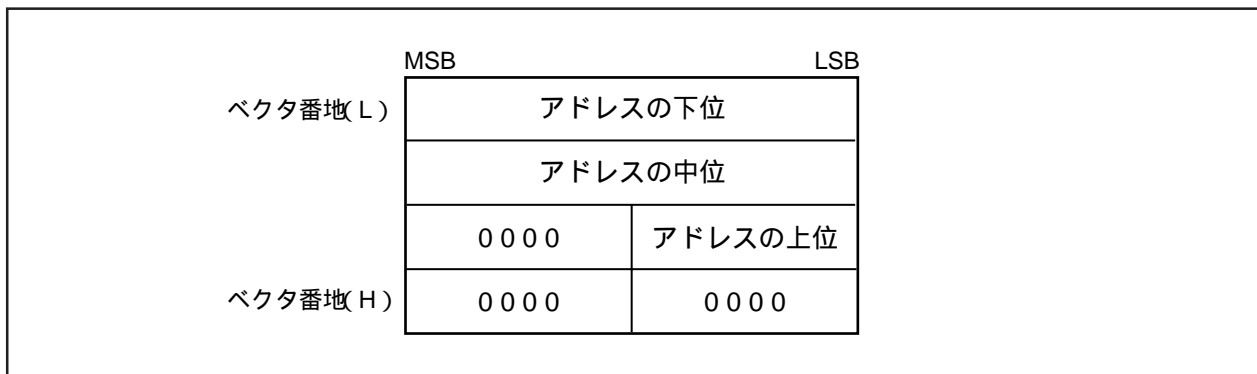


図10.2 割り込みベクタ

### 10.4.1 固定ベクタテーブル

固定ベクタテーブルは、FFFDCh番地からFFFFFh番地に配置されています。表10.1に固定ベクタテーブルを示します。フラッシュメモリ版では、固定ベクタのベクタ番地(H)をIDコードチェック機能で使用します。詳細は「2.2 フラッシュメモリ書き換え禁止機能」を参照してください。

表10.1 固定ベクタテーブル

割り込み要因	ベクタ番地 番地(L)~番地(H)	参照先
未定義命令(UND命令)	FFFDCh ~ FFFDFh	M16C/60、M16C/20、M16C/Tinyシリーズ ソフトウェアマニュアル
オーバフロー(INTO命令)	FFFE0h ~ FFFE3h	
BRK命令(注2)	FFFE4h ~ FFFE7h	
アドレス一致	FFFE8h ~ FFEFBh	10.10 アドレス一致割り込み
シングルステップ(注1)	FFFECh ~ FFEFh	-
発振停止、再発振検出 ウォッチドッグタイマ	FFFF0h ~ FFFF3h	8 . クロック発生回路 11 . ウォッチドッグタイマ
DBC(注1)	FFFF4h ~ FFFF7h	-
NMI	FFFF8h ~ FFFFBh	10.7 NMI割り込み
リセット	FFFFCh ~ FFFFh	5 . リセット

注1 . 開発ツール専用の割り込みのため、使用しないでください。

注2 . FFFE7h番地の内容がFFhの場合は、可変ベクタテーブル内のベクタが示す番地から実行。

## 10.4.2 可変ベクタテーブル

INTBレジスタに設定された先頭番地から256バイトが可変ベクタテーブルの領域となります。

表10.2に可変ベクタテーブルを示します。INTBレジスタに偶数番地を設定すると、奇数番地の場合に比べて割り込みシーケンスが速く実行できます。

表10.2 可変ベクタテーブル

割り込み要因	ベクタ番地(注1) 番地(L)~番地(H)	ソフトウェア 割り込み番号	参照先	
BRK命令(注2)	+0~+3(0000h~0003h)	0	M16C/60、M16C/20、M16C/Tiny シリーズソフトウェアマニュアル	
CAN0/1ウェイクアップ(注10)	+4~+7(0004h~0007h)	1	19. CANモジュール	
CAN0受信完了	+8~+11(0008h~000Bh)	2		
CAN0送信完了	+12~+15(000Ch~000Fh)	3		
INT3	+16~+19(0010h~0013h)	4	10.6 INT割り込み	
タイマB5	+20~+23(0014h~0017h)	5	13. タイマ	
タイマB4、UART1バス衝突検出(注3、9)	+24~+27(0018h~001Bh)	6	13. タイマ	
タイマB3、UART0バス衝突検出(注4、9)	+28~+31(001Ch~001Fh)	7	15. シリアルインタフェース	
CAN1受信完了、INT5(注5)	+32~+35(0020h~0023h)	8	19. CANモジュール、10.6 INT割り込み	
SIO3、CAN1送信完了、INT4(注6)	+36~+39(0024h~0027h)	9	15. シリアルインタフェース、19. CANモジュール、10.6 INT割り込み	
UART2バス衝突検出(注9)	+40~+43(0028h~002Bh)	10	15. シリアルインタフェース	
DMA0	+44~+47(002Ch~002Fh)	11	12. DMAC	
DMA1	+48~+51(0030h~0033h)	12		
CAN0/1エラー(注11)	+52~+55(0034h~0037h)	13	19. CANモジュール	
A/D、キー入力(注7)	+56~+59(0038h~003Bh)	14	16. A/Dコンバータ、10.8 キー入力割り込み	
UART2送信、NACK $\alpha$ (注8)	+60~+63(003Ch~003Fh)	15	15. シリアルインタフェース	
UART2受信、ACK $\alpha$ (注8)	+64~+67(0040h~0043h)	16		
UART0送信、NACK $\alpha$ (注8)	+68~+71(0044h~0047h)	17		
UART0受信、ACK $\alpha$ (注8)	+72~+75(0048h~004Bh)	18		
UART1送信、NACK1(注8)	+76~+79(004Ch~004Fh)	19		
UART1受信、ACK1(注8)	+80~+83(0050h~0053h)	20		
タイマA0	+84~+87(0054h~0057h)	21		13. タイマ
タイマA1	+88~+91(0058h~005Bh)	22		
タイマA2	+92~+95(005Ch~005Fh)	23		
タイマA3	+96~+99(0060h~0063h)	24		
タイマA4	+100~+103(0064h~0067h)	25		
タイマB0	+104~+107(0068h~006Bh)	26		
タイマB1	+108~+111(006Ch~006Fh)	27		
タイマB2	+112~+115(0070h~0073h)	28	10.6 INT割り込み	
INT0	+116~+119(0074h~0077h)	29		
INT1	+120~+123(0078h~007Bh)	30		
INT2	+124~+127(007Ch~007Fh)	31		
INT命令割り込み(注2)	+128~+131(0080h~0083h) : +252~+255(00FCh~00FFh)	32 : 63	M16C/60、M16C/20、M16C/Tiny シリーズソフトウェアマニュアル	

注1. INTBレジスタが示す番地からの相対番地です。

注2. フラグによる禁止はできません。

注3. IFSR0レジスタのIFSR07ビットで選択してください。

注4. IFSR0レジスタのIFSR06ビットで選択してください。

注5. IFSR1レジスタのIFSR17ビットで選択してください。

注6. IFSR1レジスタのIFSR16ビットで選択してください。

SI/O3またはCAN1送信完了を選択する場合は、さらにIFSR0レジスタのIFSR00ビットで選択してください。

注7. IFSR0レジスタのIFSR01ビットで選択してください。

注8. I<sup>2</sup>Cモード時にNACK、ACKが割り込み要因になります。

注9. バス衝突検出：IEモード時は、バス衝突検出が割り込み要因になります。

I<sup>2</sup>Cモード時は、スタートコンディション検出、ストップコンディション検出が割り込み要因になります。

注10. IFSR0レジスタのIFSR02ビットで選択してください。IFSR02ビットが\*0の場合はCAN0/1ウェイクアップ、“1”の場合はCAN0ウェイクアップ・エラーになります。

注11. IFSR0レジスタのIFSR02ビットで選択してください。IFSR02ビットが\*0の場合はCAN0/1エラー、“1”の場合はCAN1ウェイクアップ・エラーになります。

## 10.5 割り込み制御

マスカブル割り込みの許可、禁止、受け付ける優先順位の設定について説明します。ここで説明する内容は、ノンマスカブル割り込みには該当しません。

マスカブル割り込みの許可、禁止は、FLGレジスタのIフラグ、IPL、各割り込み制御レジスタのILVL2～ILVL0ビットで行います。また、割り込み要求の有無は、各割り込み制御レジスタのIRビットに示されます。

図10.3、図10.4に割り込み制御レジスタを示します。

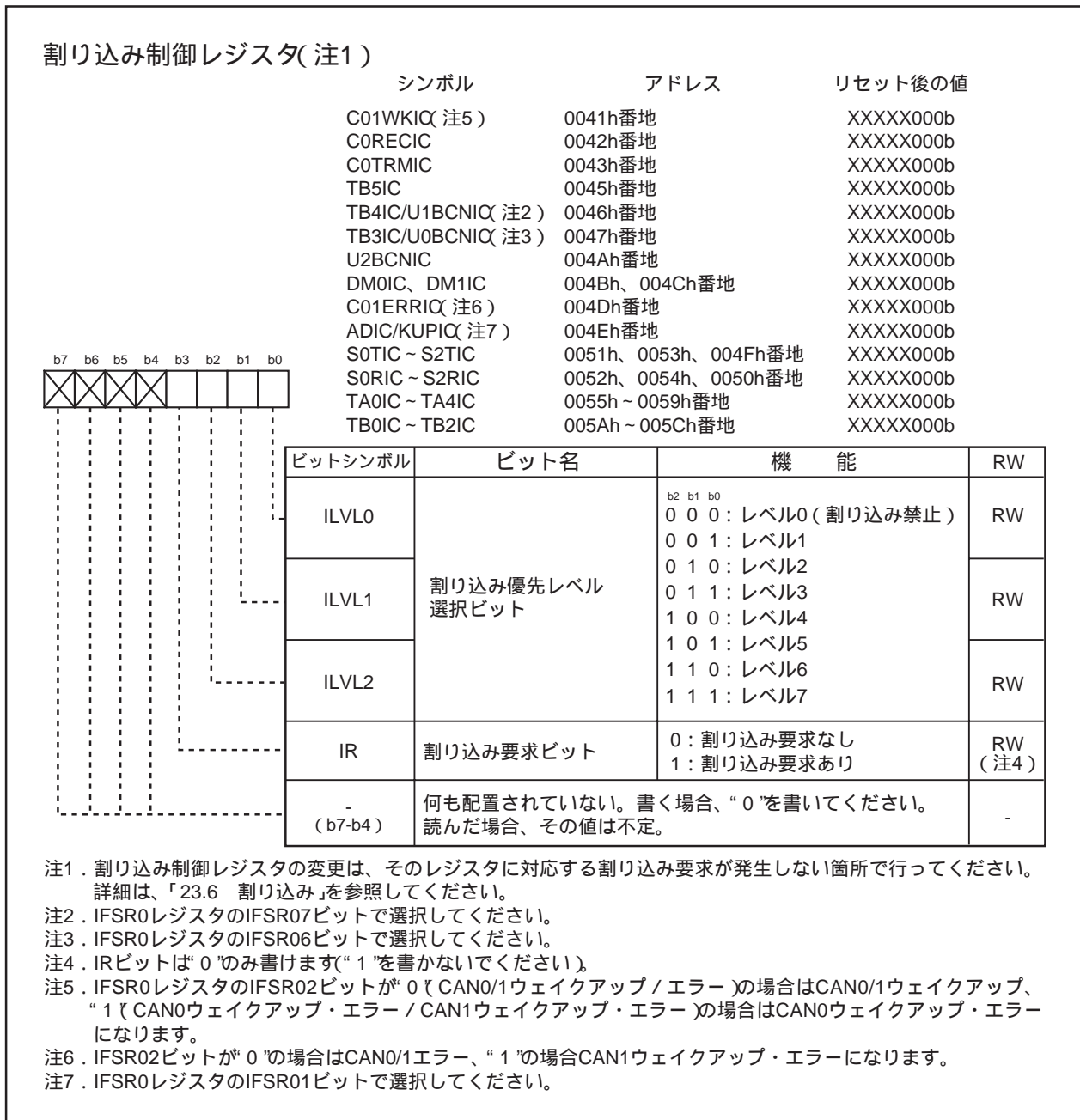


図10.3 割り込み制御レジスタ(1)



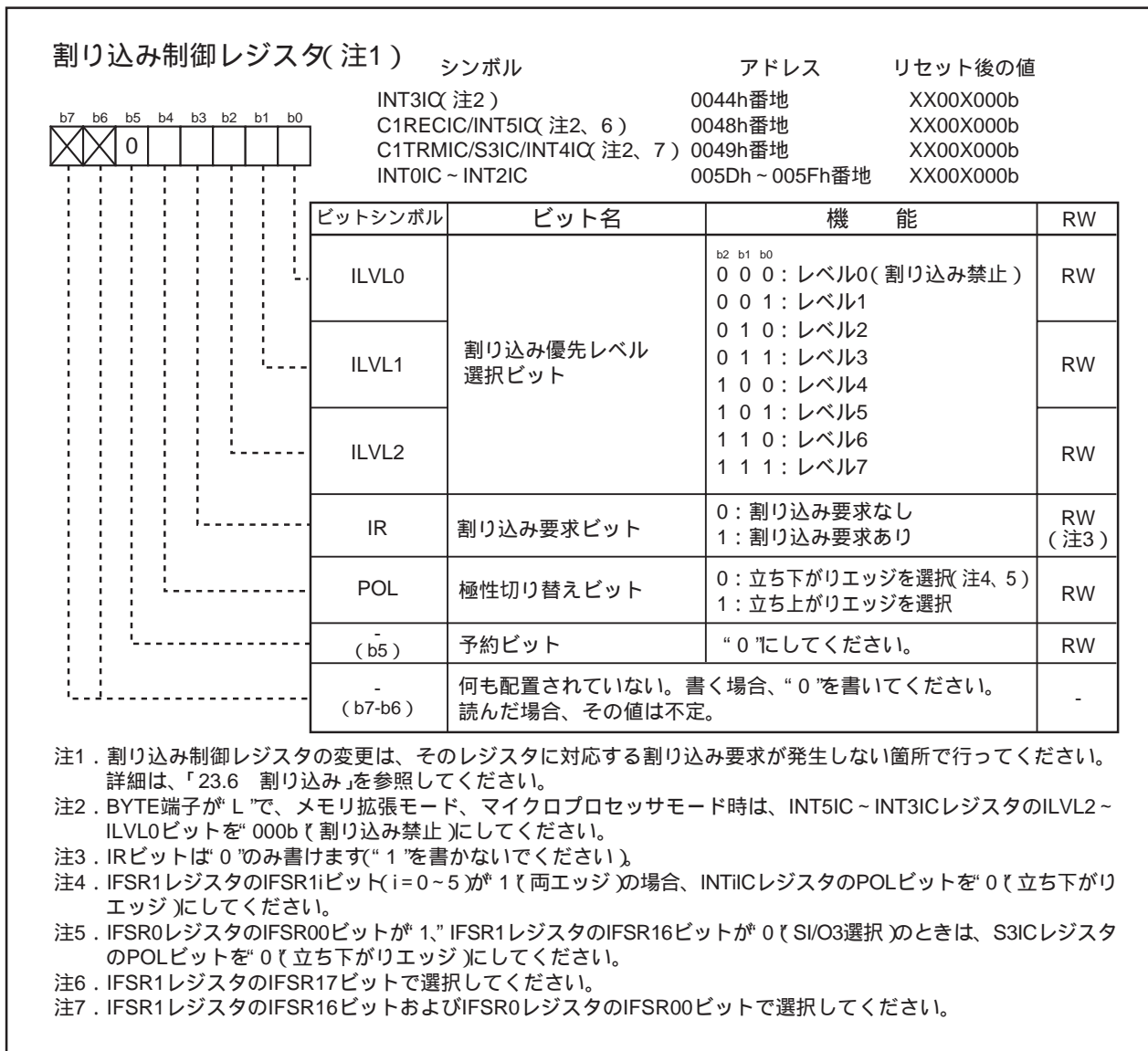


図10.4 割り込み制御レジスタ(2)

### 10.5.1 Iフラグ

Iフラグは、マスカブル割り込みを許可または禁止します。Iフラグを“1”(許可)にすると、マスカブル割り込みは許可され、“0”(禁止)にするとすべてのマスカブル割り込みは禁止されます。

### 10.5.2 IRビット

IRビットは割り込み要求が発生すると、“1”(割り込み要求あり)になります。割り込み要求が受け付けられ、対応する割り込みベクタに分岐した後、IRビットは“0”(割り込み要求なし)になります。

IRビットはプログラムによって“0”にできます。“1”を書かないでください。

### 10.5.3 ILVL2～ILVL0ビット、IPL

割り込み優先レベルは、ILVL2～ILVL0ビットで設定できます。

表10.3に割り込み優先レベルの設定、表10.4にIPLにより許可される割り込み優先レベルを示します。

割り込み要求が受け付けられる条件を次に示します。

- ・ Iフラグ = 1
- ・ IRビット = 1
- ・ 割り込み優先レベル > IPL

Iフラグ、IRビット、ILVL2～ILVL0ビット、およびIPLはそれぞれ独立しており、互いに影響を与えることはありません。

表10.3 割り込み優先レベルの設定

ILVL2～ILVL0ビット	割り込み優先レベル	優先順位
000b	レベルα(割り込み禁止)	-
001b	レベル1	低い ↓ 高い
010b	レベル2	
011b	レベル3	
100b	レベル4	
101b	レベル5	
110b	レベル6	
111b	レベル7	

表10.4 IPLにより許可される割り込み優先レベル

IPL	許可される割り込み優先レベル
000b	レベル1以上を許可
001b	レベル2以上を許可
010b	レベル3以上を許可
011b	レベル4以上を許可
100b	レベル5以上を許可
101b	レベル6以上を許可
110b	レベル7以上を許可
111b	すべてのマスカブル割り込みを禁止

### 10.5.4 割り込みシーケンス

割り込み要求が受け付けられてから割り込みルーチンが実行されるまでの、割り込みシーケンスについて説明します。

命令実行中に割り込み要求が発生すると、CPUはその命令の実行終了後に優先順位を判定し、次のサイクルから割り込みシーケンスに移ります。ただし、SMOVB, SMOVF, SSTR, RMPAの各命令は、命令実行中に割り込み要求が発生すると、命令の動作を一時中断し割り込みシーケンスに移ります。

割り込みシーケンスでは次のように動作します。図10.5に割り込みシーケンスの実行時間を示します。

- (1) 00000h番地を読むことで、CPUは割り込み情報(割り込み番号、割り込み要求レベル)を獲得します。その後、該当する割り込みのIRビットが“0”(割り込み要求なし)になります。
- (2) 割り込みシーケンス直前のFLGレジスタをCPU内部の一時レジスタ(注1)に退避します。
- (3) FLGレジスタのうち、Iフラグ、Dフラグ、およびUフラグは次のようになります。
  - ・Iフラグは“0”(割り込み禁止)
  - ・Dフラグは“0”(シングルステップ割り込みは割り込み禁止)
  - ・Uフラグは“0”(ISPを指定)
 ただし、Uフラグは、ソフトウェア割り込み番号32~63のINT命令を実行した場合は変化しません。
- (4) CPU内部の一時レジスタ(注1)をスタックに退避します。
- (5) PCをスタックに退避します。
- (6) 受け付けた割り込みの割り込み優先レベルをIPLに設定します。
- (7) 割り込みベクタに設定された割り込みルーチンの先頭番地がPCに入ります。

割り込みシーケンス終了後は、割り込みルーチンの先頭番地から命令を実行します。

注1. ユーザは使用できません。

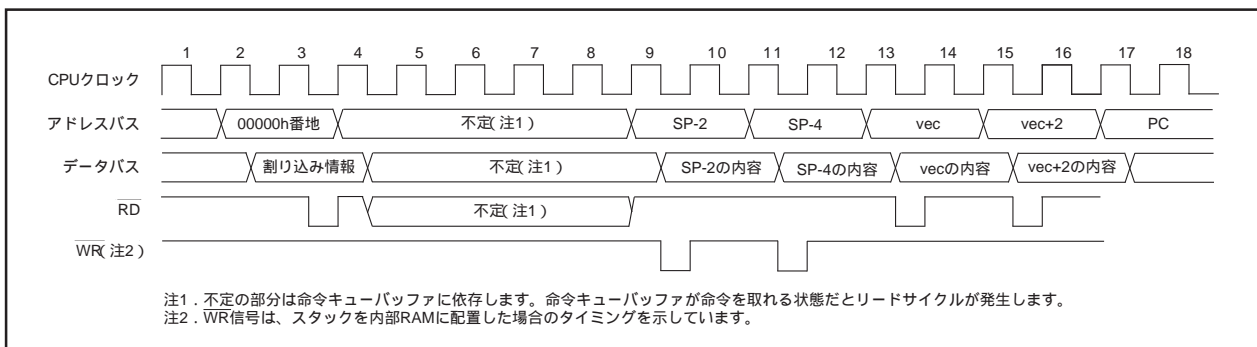


図10.5 割り込みシーケンスの実行時間

### 10.5.5 割り込み応答時間

図10.6に割り込み応答時間を示します。割り込み応答時間は、割り込み要求が発生してから割り込みルーチン内の最初の命令を実行するまでの時間です。この時間は、割り込み要求発生時点から、そのとき実行している命令が終了するまでの時間(図10.6の(a))と割り込みシーケンスを実行する時間(図10.6の(b))で構成されます。

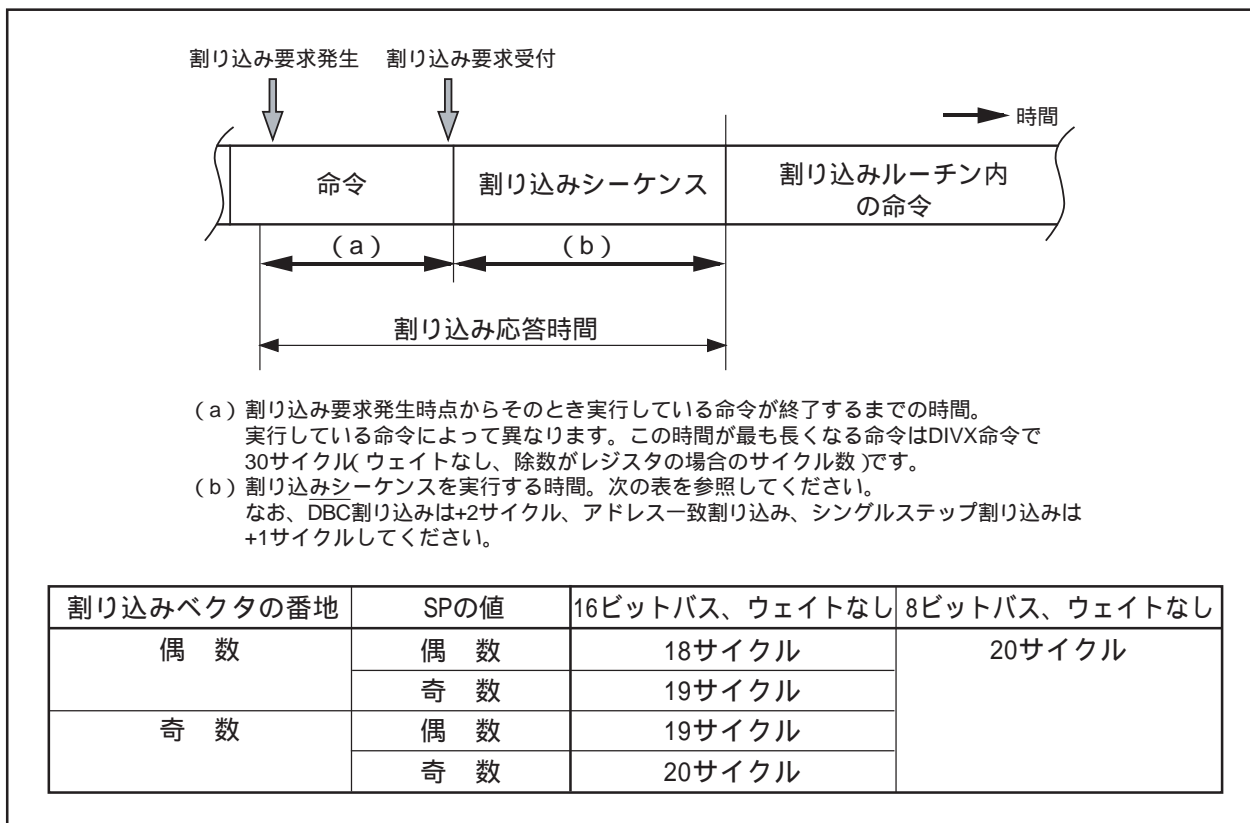


図10.6 割り込み応答時間

### 10.5.6 割り込み要求受付時のIPLの変化

マスクابل割り込みの割り込み要求が受け付けられると、IPLには受け付けた割り込みの割り込み優先レベルが設定されます。

ソフトウェア割り込みと特殊割り込み要求が受け付けられると、表10.5に示す値がIPLに設定されます。表10.5にソフトウェア割り込み、特殊割り込み受け付け時のIPLの値を示します。

表10.5 ソフトウェア割り込み、特殊割り込み受け付け時のIPLの値

割り込み要因	設定されるIPLの値
発振停止、再発振検出、ウォッチドッグタイマ、NMI	7
ソフトウェア、アドレス一致、DBC、シングルステップ	変化しない

## 10.5.7 レジスタ退避

割り込みシーケンスでは、FLGレジスタとPCをスタックに退避します。

スタックへは、PCの上位4ビットとFLGレジスタの上位4ビット(IPL) および下位8ビットの合計16ビットをまず退避し、次にPCの下位16ビットを退避します。図10.7に割り込み要求受け付け前と後のスタックの状態を示します。

その他の必要なレジスタは、割り込みルーチンの最初でプログラムによって退避してください。PUSHM命令を用いると、1命令でSPを除くすべてのレジスタを退避できます。

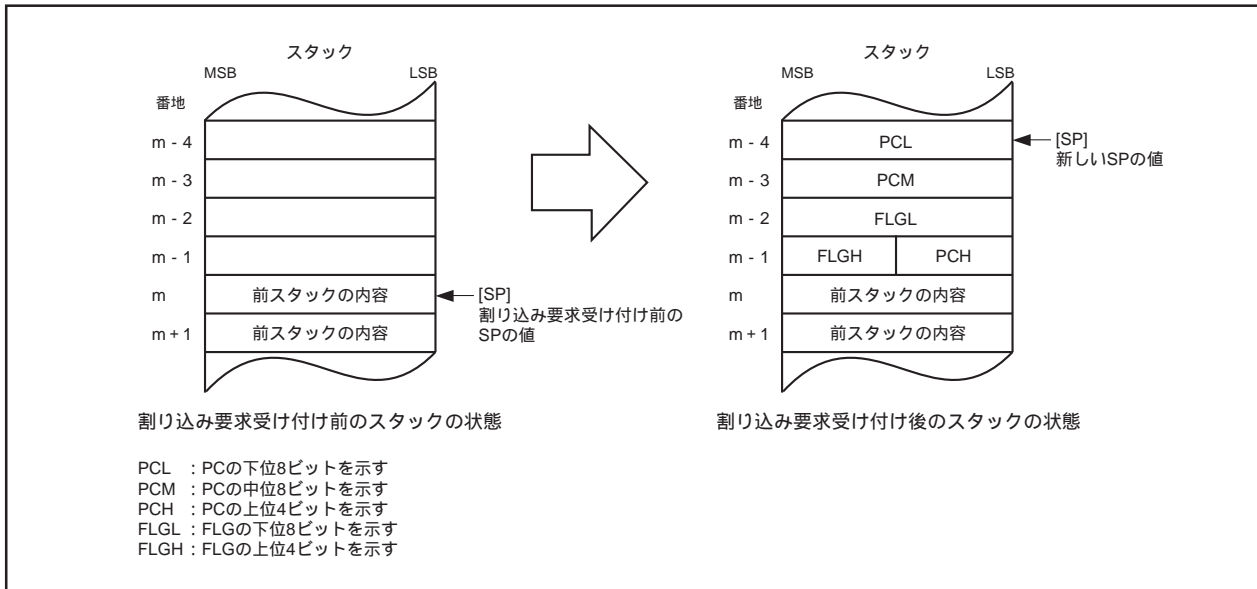


図10.7 割り込み要求受け付け前と後のスタックの状態

割り込みシーケンスで行われるレジスタ退避動作は、割り込み要求受け付け時のSP(注1)が偶数の場合と奇数の場合で異なります。SP(注1)が偶数の場合は、FLGレジスタ、PCがそれぞれ16ビット同時に退避されます。奇数の場合は、8ビットずつ2回に分けて退避されます。図10.8にレジスタ退避動作を示します。

注1. ソフトウェア番号32~63のINT命令を実行した場合は、Uフラグが示すSPです。それ以外はISPです。

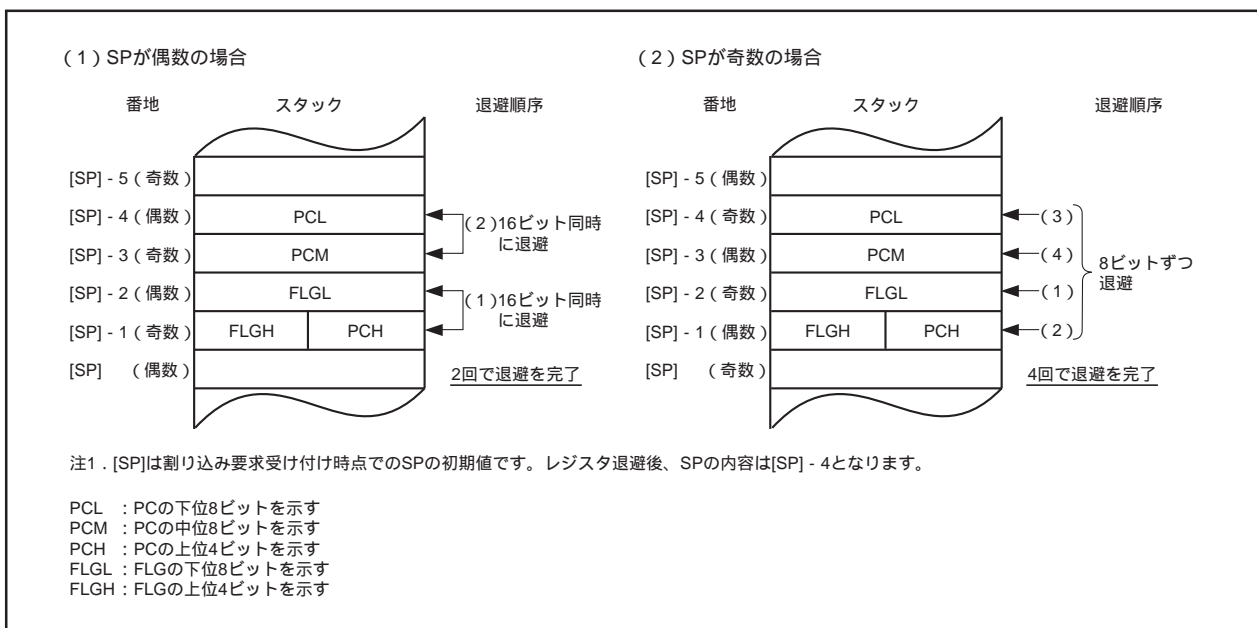


図10.8 レジスタ退避動作

### 10.5.8 割り込みルーチンからの復帰

割り込みルーチンの最後でREIT命令を実行すると、スタックに退避していた割り込みシーケンス直前のFLGレジスタとPCが復帰します。その後、割り込み要求受け付け前に実行していたプログラムに戻ります。

割り込みルーチン内でプログラムによって退避したレジスタは、REIT命令実行前にPOPM命令などを使用して復帰してください。

レジスタバンクを切り替えた場合、REIT命令の実行で割り込みシーケンス直前のレジスタバンクに切り替わります。

### 10.5.9 割り込み優先順位

同一サンプリング時点(割り込みの要求があるかどうか調べるタイミング)で、2つ以上の割り込み要求が発生した場合は、優先順位の高い割り込みが受け付けられます。

マスクブル割り込み(周辺機能割り込み)の優先レベルは、ILVL2~ILVL0ビットによって任意に選択できます。ただし、割り込み優先レベルが同じ設定値の場合は、ハードウェアで設定されている優先順位の高い割り込みが受け付けられます。

ウォッチドッグタイマ割り込みなど、特殊割り込みの優先順位はハードウェアで設定されています。図10.9にハードウェア割り込みの割り込み優先順位を示します。

ソフトウェア割り込みは割り込み優先順位の影響を受けません。命令を実行すると割り込みルーチンを実行します。

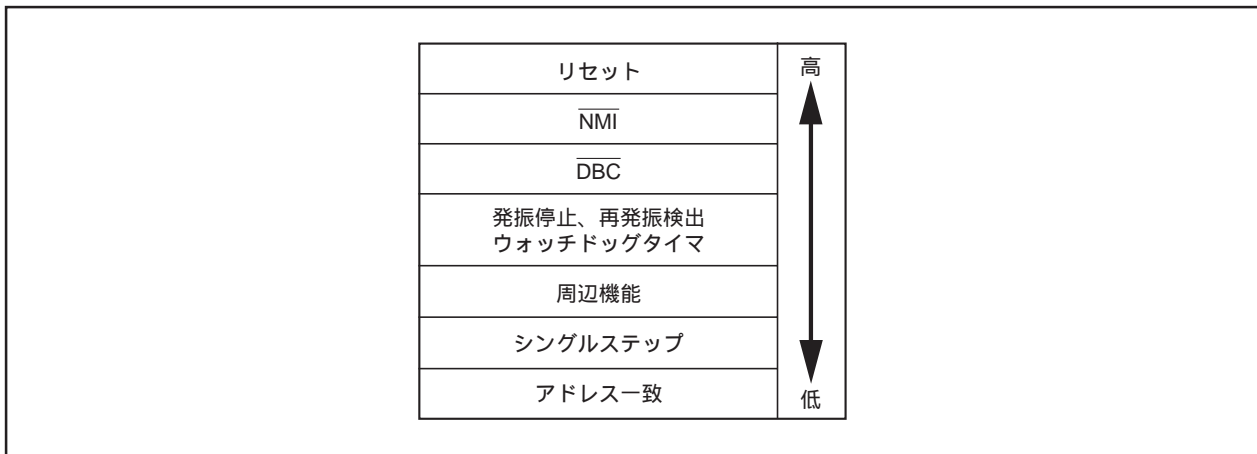


図10.9 ハードウェア割り込みの割り込み優先順位

### 10.5.10 割り込み優先レベル判定回路

割り込み優先レベル判定回路は、同一サンプリング時点で要求のある割り込みから、最も優先順位の高い割り込みを選択するための回路です。

図10.10に割り込み優先レベルの判定回路を示します。

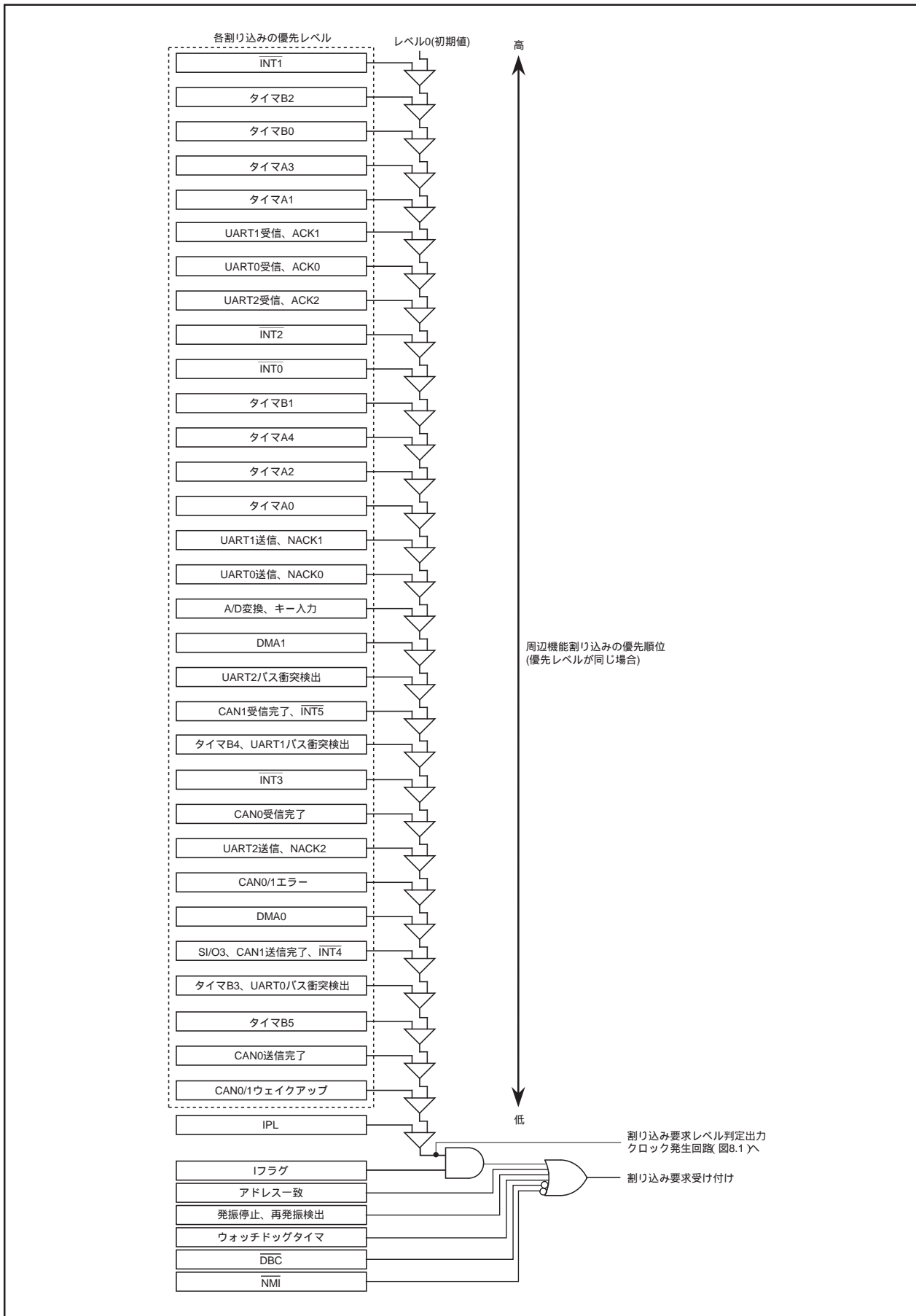


図10.10 割り込み優先レベル判定回路

## 10.6 $\overline{\text{INT}}$ 割り込み

$\overline{\text{INT}}_i$ 割り込み( $i = 0 \sim 5$ )は外部入力による割り込みです。極性をIFSR1レジスタのIFSR1*i*ビットで選択できます。

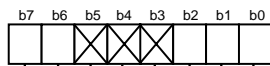
CAN1送信完了とSI/O3と $\overline{\text{INT}}_4$ 、CAN1受信完了と $\overline{\text{INT}}_5$ はベクタや割り込み制御レジスタを共用しています。 $\overline{\text{INT}}_4$ 割り込みを使用するときは、IFSR1レジスタのIFSR16ビットを“1”(INT4)に、 $\overline{\text{INT}}_5$ 割り込みを使用するときは、IFSR1レジスタのIFSR17ビットを“1”(INT5)にしてください。

IFSR16、IFSR17ビットを変更した後、対応するIRビットを“0”(割り込み要求なし)にしてから、割り込みを許可してください。

図10.11にIFSR0、IFSR1レジスタを示します。



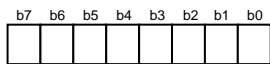
## 割り込み要因選択レジスタ0

シンボル  
IFSR0アドレス  
01DEh番地リセット後の値  
00XXX000b

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
IFSR00	割り込み要因切り替えビット	0: CAN1送信完了 1: SI/O3	RW
IFSR01	割り込み要因切り替えビット	0: A/D変換 1: キー入力	RW
IFSR02	割り込み要因切り替えビット (注3)	0: CAN0/1ウェイクアップ/エラー 1: CAN0ウェイクアップ・エラー/ CAN1ウェイクアップ・エラー	RW
- (b5-b3)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は不定。	-	-
IFSR06	割り込み要因切り替えビット (注1)	0: タイマB3 1: UART0バス衝突検出	RW
IFSR07	割り込み要因切り替えビット (注2)	0: タイマB4 1: UART1バス衝突検出	RW

- 注1. タイマB3とUART0バス衝突検出は、ベクタや割り込み制御レジスタを共用しています。タイマB3割り込みを使用するときは、IFSR06ビットを“0”(タイマB3)にしてください。UART0バス衝突検出割り込みを使用するときは、IFSR06ビットを“1”(UART0バス衝突検出)にしてください。
- 注2. タイマB4とUART1バス衝突検出は、ベクタや割り込み制御レジスタを共用しています。タイマB4割り込みを使用するときは、IFSR07ビットを“0”(タイマB4)にしてください。UART1バス衝突検出割り込みを使用するときは、IFSR07ビットを“1”(UART1バス衝突検出)にしてください。
- 注3. このビットを“0”にすると、ソフトウェア割り込み番号1はCAN0/1ウェイクアップ、割り込み番号13はCAN0/1エラーになります。“1”にすると、割り込み番号1はCAN0ウェイクアップ・エラー、割り込み番号13はCAN1ウェイクアップ・エラーになります。

## 割り込み要因選択レジスタ1

シンボル  
IFSR1アドレス  
01DFh番地リセット後の値  
00h

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
IFSR10	INT0割り込み極性切り替えビット	0: 片エッジ 1: 両エッジ (注1)	RW
IFSR11	INT1割り込み極性切り替えビット	0: 片エッジ 1: 両エッジ (注1)	RW
IFSR12	INT2割り込み極性切り替えビット	0: 片エッジ 1: 両エッジ (注1)	RW
IFSR13	INT3割り込み極性切り替えビット	0: 片エッジ 1: 両エッジ (注1)	RW
IFSR14	INT4割り込み極性切り替えビット	0: 片エッジ 1: 両エッジ (注1)	RW
IFSR15	INT5割り込み極性切り替えビット	0: 片エッジ 1: 両エッジ (注1)	RW
IFSR16	割り込み要因切り替えビット (注2)	0: SI/O3 / CAN1送信完了(注3) 1: INT4	RW
IFSR17	割り込み要因切り替えビット (注2)	0: CAN1受信完了 1: INT5	RW

- 注1. “1”(両エッジ)を選択する場合は、対応するINT0IC ~ INT5ICレジスタのPOLビットを“0”(立ち下がりエッジ)にしてください。
- 注2. メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時で、データバス幅が16ビット(BYTE端子が“L”)の時は、“0”にしてください。
- 注3. “0”(SI/O3 / CAN1送信完了)を選択する場合は、同時にIFSR0レジスタのIFSR00ビットも選択(SI/O3を選択する場合は“1”、CAN1送信完了を選択する場合は“0”)にしてください。また、対応するS3ICレジスタおよびC1TRMICレジスタのPOLビットを“0”(立ち下がりエッジ)にしてください。

図10.11 IFSR0、IFSR1レジスタ

## 10.7 NMI割り込み

NMI端子の入力が“H”から“L”に変化したとき、NMI割り込み要求が発生します。NMI割り込みは、ノンマスクابل割り込みです。また、この端子はNMI割り込み入力端子ですが、端子の入力レベルをP8レジスタのP8\_5ビットで読めます。この端子は入力ポートとしては使用できません。

## 10.8 キー入力割り込み

P10\_4～P10\_7のうち、PD10レジスタのPD10\_4～PD10\_7ビットを“0”(入力)にしている端子のいずれかの入力が立ち下がると、キー入力割り込み要求が発生します。キー入力割り込みは、ウェイトモードやストップモードを解除するキーオンウェイクアップの機能としても使用できます。ただし、キー入力割り込みを使用する場合は、P10\_4～P10\_7をアナログ入力端子として使用しないでください。

図10.12にキー入力割り込みブロック図を示します。なお、PD10\_4～PD10\_7ビットを“0”(入力モード)にしている端子のいずれかに“L”が入力されていると、他の端子の入力は割り込みとして検知されません。

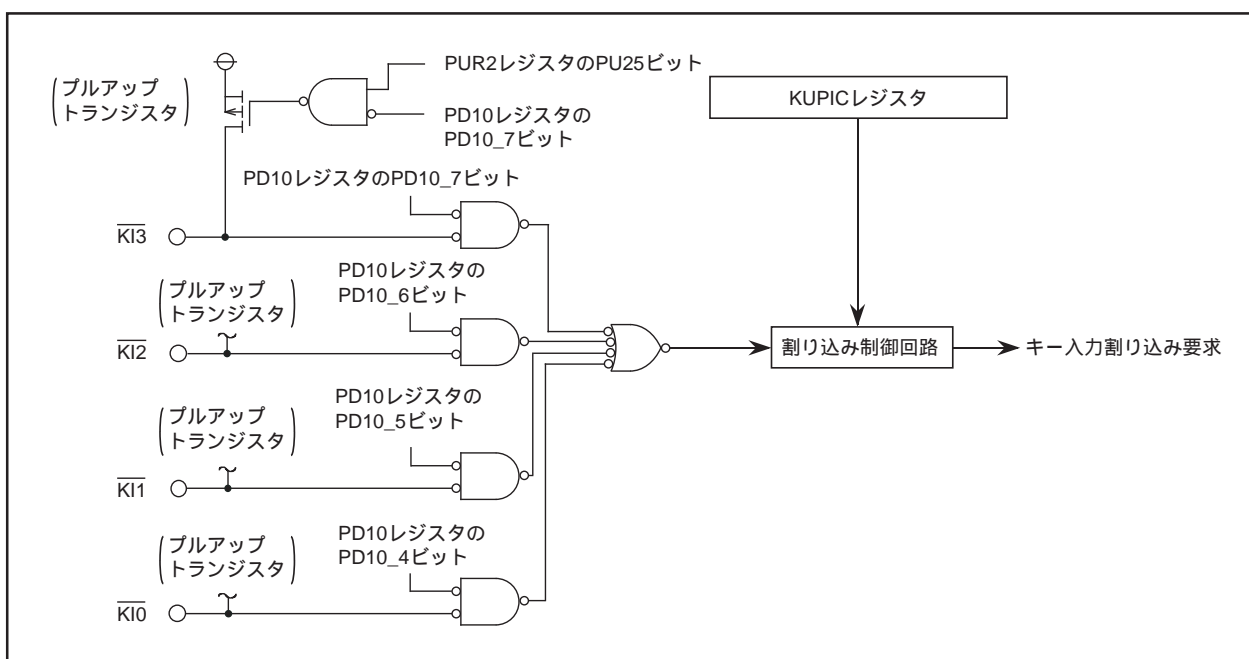


図10.12 キー入力割り込みブロック図

## 10.9 CAN0/1ウェイクアップ割り込み

CRX0またはCRX1に立ち下がりエッジが入力されたとき、CAN0/1ウェイクアップ割り込み要求が発生します。CAN0/1ウェイクアップ割り込みはCAN0/1に対して1つの割り込みで、CiCTLRレジスタ(i=0, 1)のPortEnビットが\*1(CTX/CRXとして機能) およびSleepビットが\*1(スリープモード)のときのみ有効です。

図10.13にCAN0/1ウェイクアップ割り込みブロック図を示します。

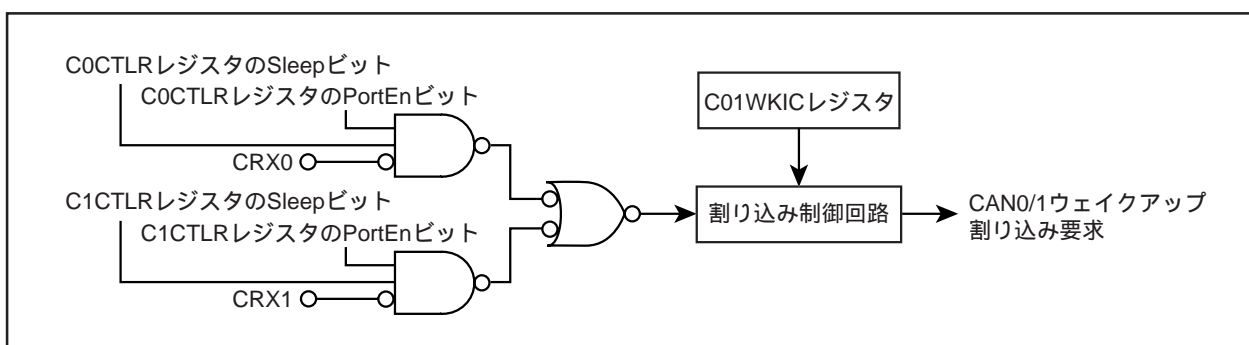


図10.13 CAN0/1ウェイクアップ割り込みブロック図

## 10.10 アドレス一致割り込み

RMADiレジスタ(i=0~3)で示される番地の命令を実行する直前に、アドレス一致割り込み要求が発生します。RMADiレジスタには、命令の先頭番地を設定してください。割り込みの禁止または許可は、AIERレジスタのAIER0、AIER1ビット、AIER2レジスタのAIER20、AIER21ビットで選択できます。アドレス一致割り込みは、IフラグとIPLの影響を受けません。アドレス一致割り込み要求を受け付けたときに退避されるPCの値(「10.5.7 レジスタ退避」参照)は、RMADiレジスタで示される番地の命令によって異なります(正しい戻り先番地がスタックに積まれていません)。したがって、アドレス一致割り込みから復帰する場合、次のいずれかの方法で復帰してください。

- ・スタックの内容を書き換えてREIT命令で復帰する
- ・スタックをPOP命令などを使用して、割り込み要求受け付け前の状態に戻してからジャンプ命令で復帰する

表10.6にアドレス一致割り込み要求受け付け時に退避されるPCの値、表10.7にアドレス一致割り込み要因と関連レジスタの対応を示します。

なお、外部データバスを8ビットで使用している場合は、外部領域に対してアドレス一致割り込みは使用できません。

図10.14にAIER、AIER2、RMAD0~RMAD3レジスタを示します。

表10.6 アドレス一致割り込み要求受け付け時に退避されるPCの値

RMADiレジスタで示される番地の命令	退避されるPCの値
・16ビットオペコード命令 ・8ビットオペコードの命令のうち、次に示す命令 ADD.B:S #IMM8,dest SUB.B:S #IMM8,dest AND.B:S #IMM8,dest OR.B:S #IMM8,dest MOV.B:S #IMM8,dest STZ.B:S #IMM8,dest STNZ.B:S #IMM8,dest STZX.B:S #IMM81,#IMM82,dest CMP.B:S #IMM8,dest PUSHM src POPM dest JMPS #IMM8 JSRS #IMM8 MOV.B:S #IMM,dest (ただし、dest = A0またはA1)	RMADiレジスタで示される番地+2
上記以外	RMADiレジスタで示される番地+1

退避されるPCの値 : 「10.5.7 レジスタ退避」参照

表10.7 アドレス一致割り込み要因と関連レジスタの対応

アドレス一致割り込み要因	アドレス一致割り込み許可ビット	アドレス一致割り込みレジスタ
アドレス一致割り込み0	AIER0	RMAD0
アドレス一致割り込み1	AIER1	RMAD1
アドレス一致割り込み2	AIER20	RMAD2
アドレス一致割り込み3	AIER21	RMAD3

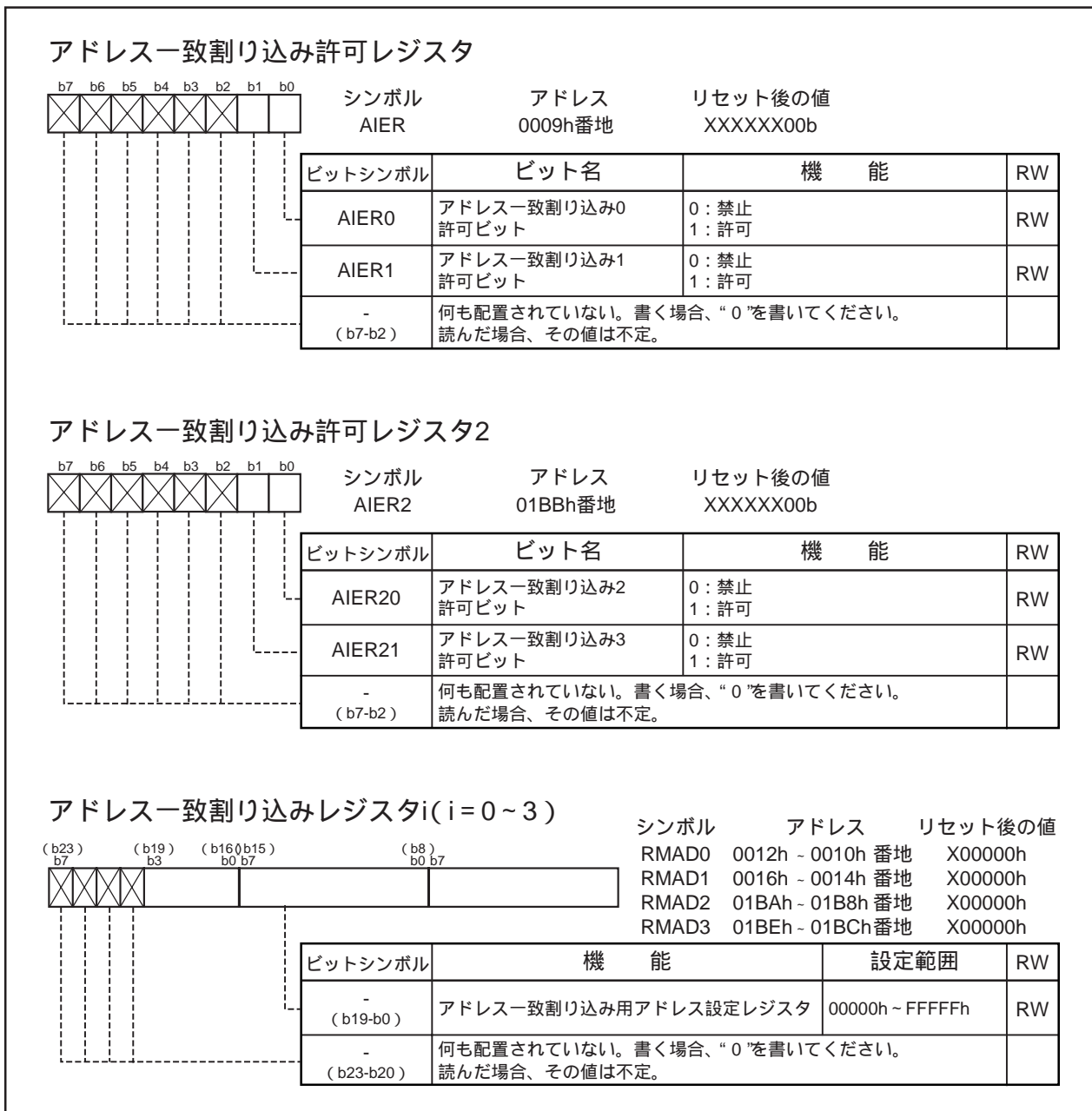


図10.14 AIER、AIER2、RMAD0~RMAD3レジスタ

## 11. ウォッチドッグタイマ

ウォッチドッグタイマは、プログラムの暴走を検知する機能です。したがって、システムの信頼性向上のために、ウォッチドッグタイマを使用されることをお奨めします。ウォッチドッグタイマは15ビットのカウンタを持ち、CPUクロックをプリスケラで分周したクロックをダウンカウントします。ウォッチドッグタイマがアンダフローしたときの処理として、ウォッチドッグタイマ割り込み要求を発生させるか、ウォッチドッグタイマリセットをかけるかをPM1レジスタのPM12ビットで選択できます。PM12ビットには1(ウォッチドッグタイマリセット)のみ書けます。一度、PM12ビットを「1」にするとプログラムでは「0(ウォッチドッグタイマ割り込み)」にできません。ウォッチドッグタイマリセットの詳細は5.3「ウォッチドッグタイマリセット」を参照してください。

CPUクロック源にメインクロック、オンチップオシレータクロック、PLLクロックを選択している場合、WDCレジスタのWDC7ビットでプリスケラが16分周するか128分周するかを選択できます。CPUクロック源にサブクロックを選択している場合、WDC7ビットに関係なくプリスケラは2分周します。したがって、ウォッチドッグタイマの周期は次のように計算できます。ただし、ウォッチドッグタイマの周期には、プリスケラによる誤差が生じます。

CPUクロック源にメインクロック、オンチップオシレータクロック、PLLクロックを選択している場合

$$\text{ウォッチドッグタイマの周期} = \frac{\text{プリスケラの分周(16または128)} \times \text{ウォッチドッグタイマのカウント値(32768)}}{\text{CPUクロック}}$$

CPUクロック源にサブクロックを選択している場合

$$\text{ウォッチドッグタイマの周期} = \frac{\text{プリスケラの分周(2)} \times \text{ウォッチドッグタイマのカウント値(32768)}}{\text{CPUクロック}}$$

例えば、CPUクロック源が16MHzで、プリスケラが16分周する場合、ウォッチドッグタイマの周期は、約32.8msとなります。

ウォッチドッグタイマは、WDTSレジスタに書いたとき、初期化されます。プリスケラは、リセット後に初期化されています。なお、リセット後はウォッチドッグタイマとプリスケラは停止しており、WDTSレジスタに書くことによりカウントを開始します。

ストップモード時、ウェイトモード時、またはホールド状態時、ウォッチドッグタイマとプリスケラは停止し、解除すると保持された値からカウントします。

図11.1にウォッチドッグタイマブロック図、図11.2にウォッチドッグタイマ関連レジスタを示します。

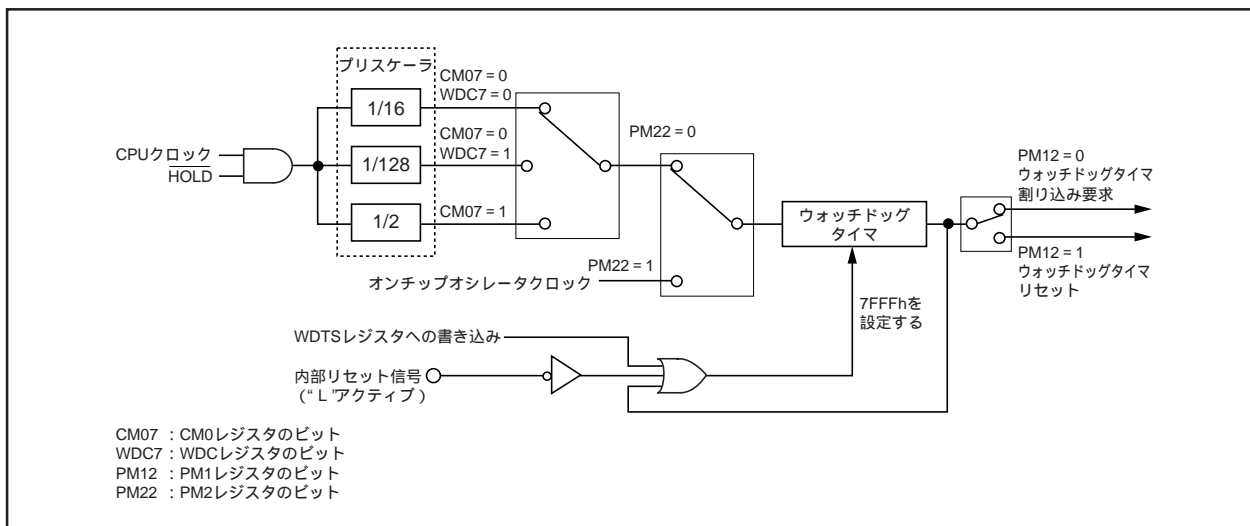


図11.1 ウォッチドッグタイマブロック図

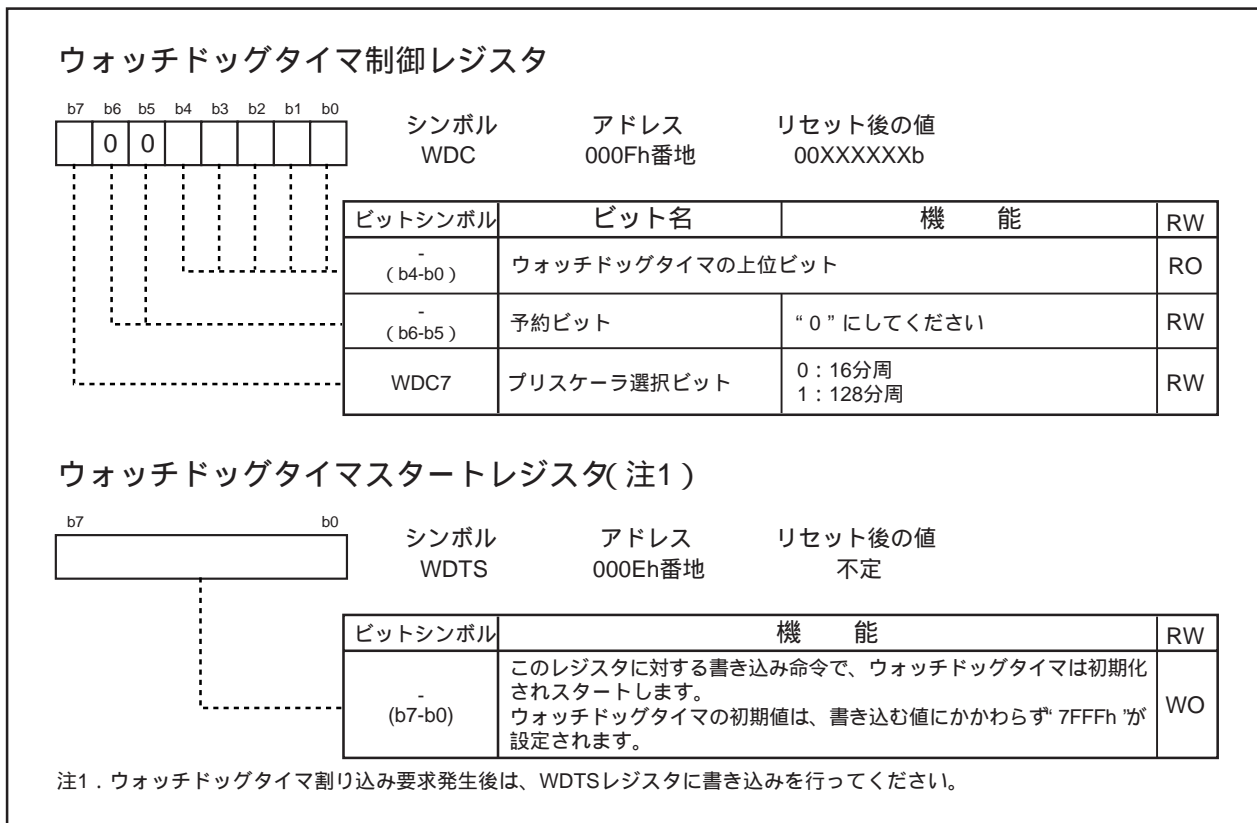


図11.2 WDC、WDTSレジスタ

### 11.1 カウントソース保護モード

ウォッチドッグタイマのカウントソースとして、オンチップオシレータクロックを使用するモードです。暴走時にCPUクロックが停止しても、ウォッチドッグタイマにクロックを供給できます。

このモードを使用する場合、次の処理を行ってください。

- (1) PRCRレジスタのPRC1ビットを"1"(PM1、PM2レジスタ書き込み許可)にする
- (2) PM1レジスタのPM12ビットを"1"(ウォッチドッグタイマアンダフロー時リセット)にする
- (3) PM2レジスタのPM22ビットを"1"(ウォッチドッグタイマのカウントソースはオンチップオシレータクロック)にする
- (4) PRCRレジスタのPRC1ビットを"0"(PM1、PM2レジスタ書き込み禁止)にする
- (5) WDTSレジスタへの書き込み(ウォッチドッグタイマのカウント開始)

PM22ビットを"1"にすると次の状態になります。

- ・オンチップオシレータが発振を開始し、オンチップオシレータクロックがウォッチドッグタイマのカウントソースになる

$$\text{ウォッチドッグタイマの周期} = \frac{\text{ウォッチドッグタイマのカウント値(32768)}}{\text{オンチップオシレータクロック}}$$

- ・CM1レジスタのCM10ビットへの書き込み禁止"1"を書いても変化せず、ストップモードに移行しない)
- ・ウェイトモードまたはホールド状態のとき、ウォッチドッグタイマは停止しない

## 12 . DMAC

DMAC(ダイレクト・メモリ・アクセス・コントローラ)は、CPUを使わずにデータを転送する機能で、2チャンネルあります。DMACはDMA要求が発生するごとに転送元番地の1データ(8ビットまたは16ビット)を転送先番地にデータ転送します。DMACはCPUと同じデータバスを使用します。DMACのバス使用権はCPUよりも高く、サイクルスチール方式を採用しているため、DMA要求が発生してから1ワード(16ビット)または1バイト(8ビット)のデータ転送を完了するまでの動作を高速に行えます。図12.1にDMACブロック図、表12.1にDMACの仕様、図12.2～図12.4にDMAC関連レジスタを示します。

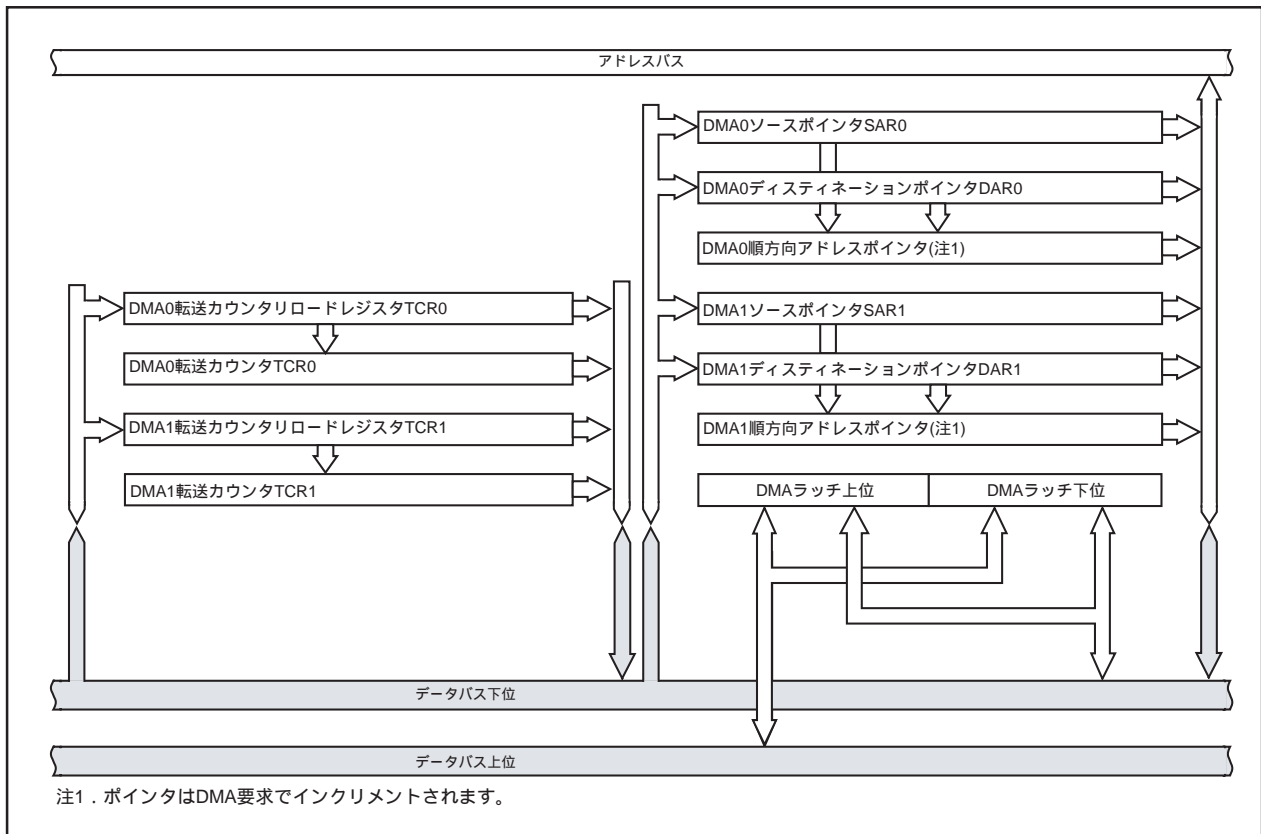


図12.1 DMACブロック図

DMA要求は、DMiSLレジスタ( $i=0, 1$ )のDSRビットへの書き込みの他、DMiSLレジスタのDMSビット、DSEL3～DSEL0ビットで指定した各機能から出力される割り込み要求で発生します。ただし、DMA転送は、割り込み要求動作と異なり、IFラゲ、割り込み制御レジスタの影響を受けないため、割り込みが禁止されているときなどのように、割り込み要求が受け付けられない場合でも、DMA要求は受け付けられます。また、DMACは割り込みに影響を与えないため、DMA転送では割り込み制御レジスタのIRビットは変化しません。

DMiCONレジスタのDMAEビットが $1$ (DMA許可)であれば、DMA要求が発生するごとに、データ転送が開始されます。ただし、DMA転送サイクルよりもDMA要求が発生するサイクルが早い場合、転送要求回数と転送回数が一致しない場合があります。詳細は「12.4 DMA要求」を参照してください。

表12.1 DMACの仕様

項目	仕様	
チャンネル数	2チャンネル( サイクルスチール方式 )	
転送空間	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 1Mバイトの任意の空間から固定番地</li> <li>・ 固定番地から1Mバイトの任意の空間</li> <li>・ 固定番地から固定番地</li> </ul>	
最大転送バイト数	128Kバイト( 16ビット転送時 )、 64Kバイト( 8ビット転送時 )	
DMA要求要因( 注1、 2 )	INT0またはINT1端子の立ち下がりエッジ INT0またはINT1端子の両エッジ タイマA0～タイマA4割り込み要求 タイマB0～タイマB5割り込み要求 UART0送信、UART0受信割り込み要求 UART1送信、UART1受信割り込み要求 UART2送信、UART2受信割り込み要求 SI/O3割り込み要求 A/D変換割り込み要求 ソフトウェアトリガ	
チャンネル優先順位	DMA0 > DMA1( DMA0が優先 )	
転送単位	8ビットまたは16ビット	
転送番地方向	順方向または固定( 転送元と転送先の両方を順方向にしないでください )	
転送モード	単転送	DMAi転送カウンタがアンダフローすると転送が終了する
	リピート転送	DMAi転送カウンタがアンダフローした後、DMAi転送カウンタリロードレジスタの値がDMAi転送カウンタにリロードされ、DMA転送を継続する
DMA割り込み要求発生タイミング	DMAi転送カウンタがアンダフローしたとき	
DMA転送開始	DMAiCONレジスタのDMAEビットを“ 1 (許可) ”にすると、DMA要求が発生するごとにデータ転送が開始される	
DMA転送停止	単転送	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ DMAEビットを“ 0 (禁止) ”にする</li> <li>・ DMAi転送カウンタがアンダフローした後</li> </ul>
	リピート転送	DMAEビットを“ 0 (禁止) ”にする
順方向アドレスポインタ、DMAi転送カウンタのリロードタイミング	DMAEビットを“ 1 (許可) ”にした後のデータ転送開始時に、SARiポインタまたはDARiポインタのうち、順方向に指定された方のポインタの値を順方向アドレスポインタへ、DMAi転送カウンタリロードレジスタの値をDMAi転送カウンタへリロード	
DMA転送サイクル数	SFR、内部RAM間：最短3サイクル	

i = 0、1

注1．DMA転送は各割り込みに影響を与えません。また、DMA転送はIFラフ、割り込み制御レジスタの影響を受けません。

注2．選択できる要因はチャンネルによって異なります。

注3．DMAC関連レジスタ( 0020h～003Fh番地 )をDMACでアクセスしないでください。



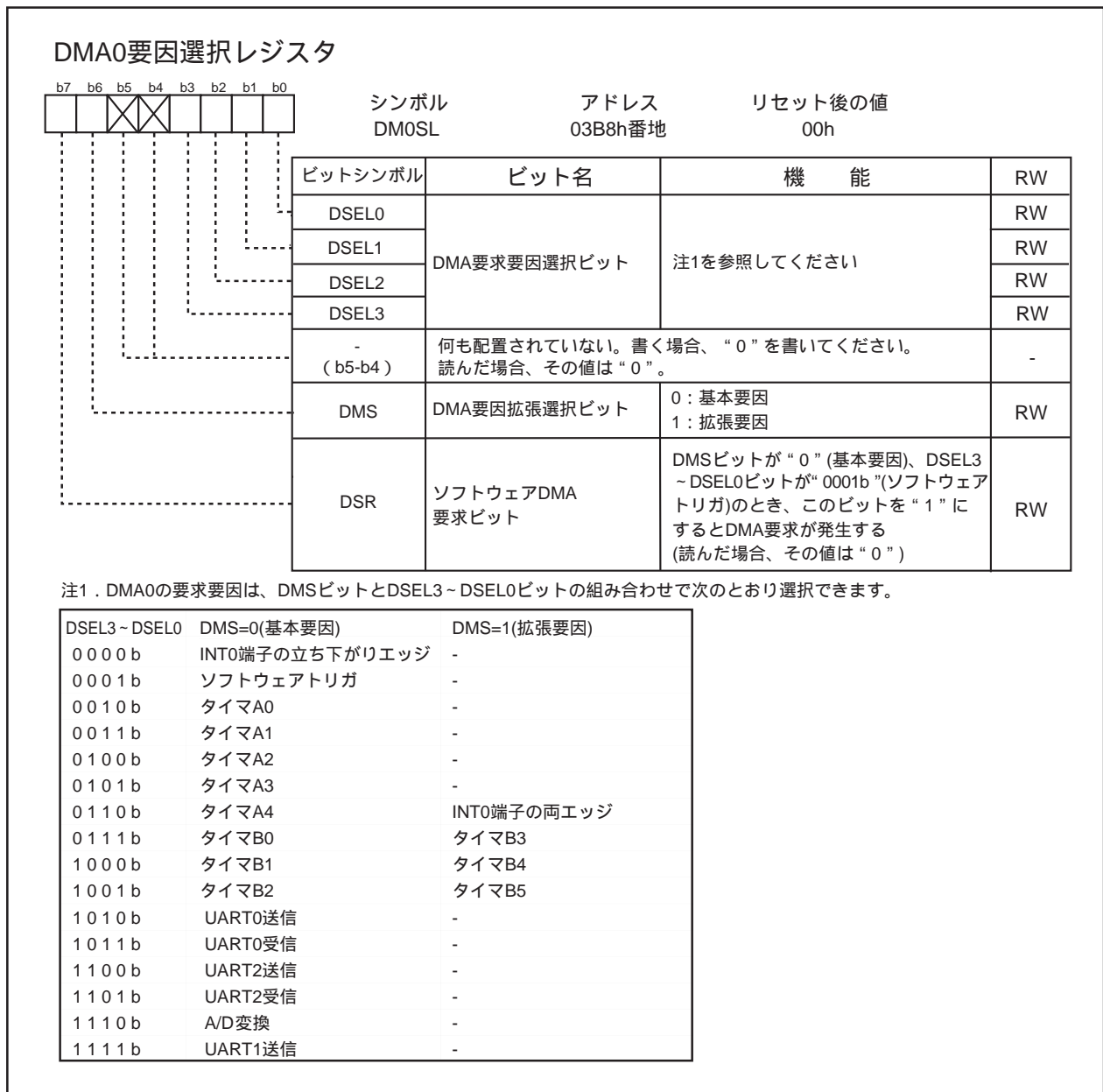


図12.2 DM0SLレジスタ

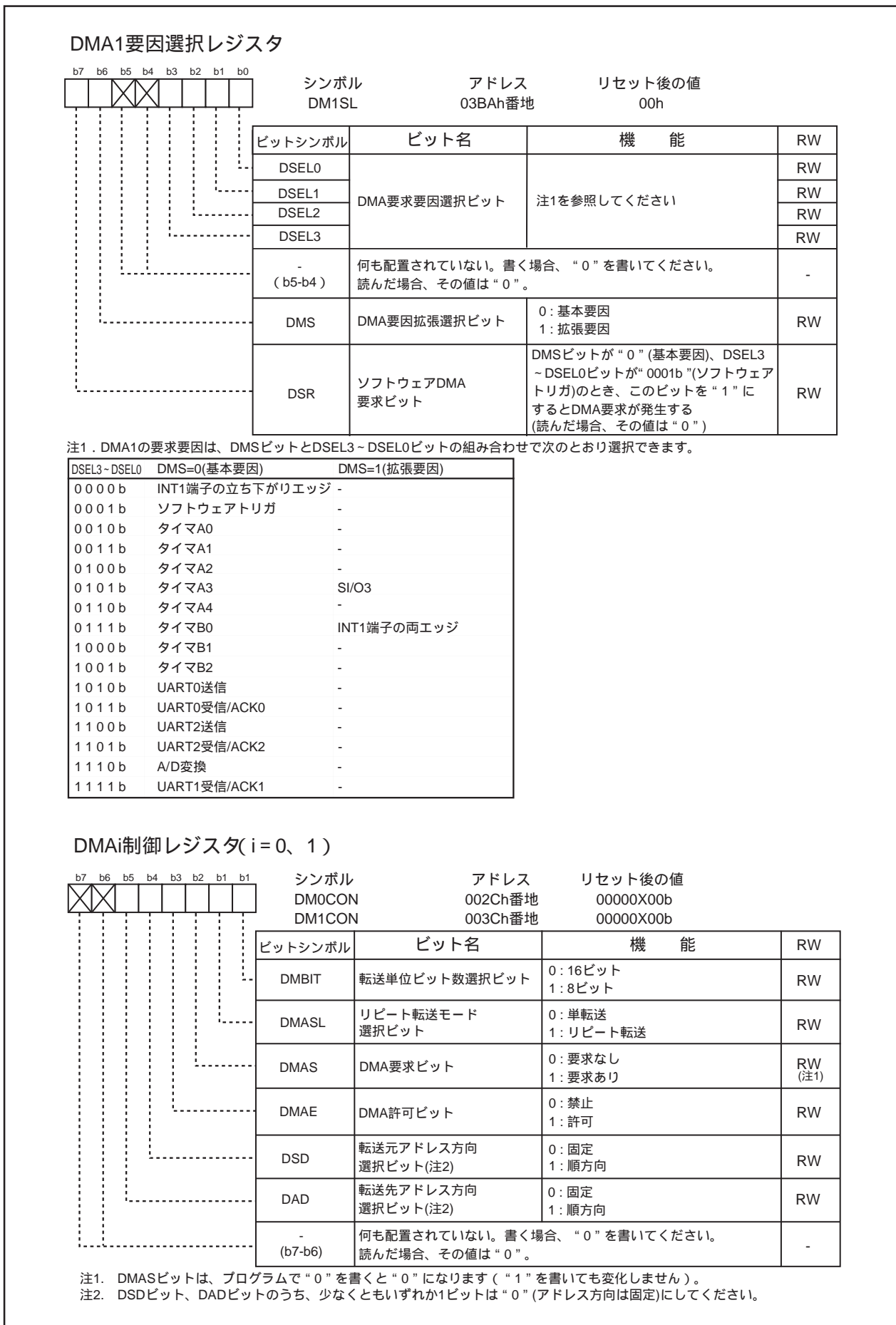
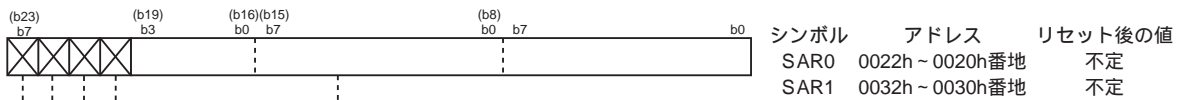
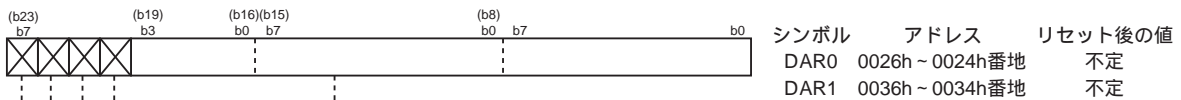


図12.3 DM1SL、DM0CON、DM1CONレジスタ

DMA<sub>i</sub>ソースポインタ(i = 0, 1)(注1)

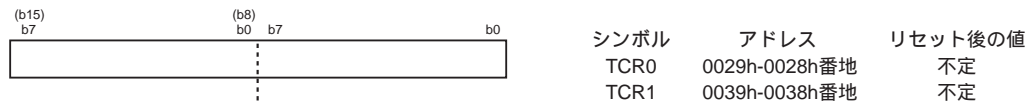
機能	設定範囲	RW
転送元番地を設定してください	00000h ~ FFFFFh	RW
何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。読んだ場合、その値は“0”。		-

注1 . DMiCONレジスタのDSDビットが“0”(固定)の場合は、DMiCONレジスタのDMAEビットが“0”(DMA禁止)のとき書いてください。  
DSDビットが“1”(順方向)の場合は、いつでも書けます。  
DSDビットが“1”かつDMAEビットが“1”(DMA許可)の場合は、DMA<sub>i</sub>順方向アドレスポインタが読めます。それ以外では書いた値が読めます。

DMA<sub>i</sub>ディスティネーションポインタ(i = 0, 1)(注1)

機能	設定範囲	RW
転送先番地を設定してください	00000h ~ FFFFFh	RW
何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。読んだ場合、その値は“0”。		-

注1 . DMiCONレジスタのDADビットが“0”(固定)の場合は、DMiCONレジスタのDMAEビットが“0”(DMA禁止)のとき書いてください。  
DADビットが“1”(順方向)の場合は、いつでも書けます。  
DADビットが“1”かつDMAEビットが“1”(DMA許可)の場合は、DMA<sub>i</sub>順方向アドレスポインタが読めます。それ以外では書いた値が読めます。

DMA<sub>i</sub>転送カウンタ(i = 0, 1)

機能	設定範囲	RW
転送回数-1を設定してください。書いた値はDMA <sub>i</sub> 転送カウンタリロードレジスタに格納され、DMiCONレジスタのDMAEビットを“1”(DMA許可)にしたとき、またはDMiCONレジスタのDMASLビットが“1”(リピート転送)でDMA <sub>i</sub> 転送カウンタがアンダフローしたとき、DMA <sub>i</sub> 転送カウンタリロードレジスタの値がDMA <sub>i</sub> 転送カウンタへ転送されます。読んだ場合、DMA <sub>i</sub> 転送カウンタが読めます。	0000h ~ FFFFh	RW

図12.4 SAR0、SAR1、DAR0、DAR1、TCR0、TCR1レジスタ

## 12.1 転送サイクル

転送サイクルは、メモリまたはSFRの読み出し(ソースリード)のバスサイクルと書き込み(ディスティネーションライト)のバスサイクルで構成されます。読み出し、および書き込みのバスサイクル回数は、転送元および転送先番地の影響を受けます。また、メモリ拡張モードとマイクロプロセッサモード時は、BYTE端子のレベルの影響も受けます。さらに、ソフトウェアウェイトやRDY信号の影響により、バスサイクル自体が長くなります。

### 12.1.1 転送元番地、転送先番地の影響

転送単位、データバスが共に16ビットで、転送元番地が奇数番地から始まる場合、ソースリードサイクルは偶数番地から始まる場合に比べて1バスサイクル増えます。

同様に、転送単位、データバスが共に16ビットで、転送先番地が奇数番地から始まる場合、ディスティネーションライトサイクルは、偶数番地から始まる場合に比べて1バスサイクル増えます。

### 12.1.2 BYTE端子の影響

メモリ拡張モードとマイクロプロセッサモード時は、8ビットデータバス(BYTE端子に“H”を入力している場合)で16ビットのデータ転送を行う場合、8ビットのデータを2回転送します。そのためバスサイクルは、データを読むのに2バスサイクル、書くのに2バスサイクル必要とします。また、DMACが内部領域(内部ROM、内部RAM、SFR)をアクセスする場合においても、CPUが内部領域をアクセスする場合と異なり、BYTE端子で選択したデータ幅でアクセスします。

### 12.1.3 ソフトウェアウェイトの影響

ソフトウェアウェイトが入るメモリまたはSFRをアクセスする場合、ソフトウェアウェイトの分だけ1バスサイクルに要するサイクル数が増えます。

### 12.1.4 RDY信号の影響

メモリ拡張モードとマイクロプロセッサモード時、外部領域ではRDY信号の影響を受けます。詳細は「7.2.6 RDY信号」を参照してください。

図12.5にソースリードサイクル例を示します。この図では、ディスティネーションライトサイクルを便宜上1サイクルとし、ソースリードについての条件別サイクル数を示しています。実際は、ソースリードサイクルと同様にディスティネーションライトサイクルも各条件の影響を受け、転送サイクルが変化します。転送サイクルを計算する場合、ディスティネーションライトサイクルおよびソースリードサイクルに各条件を適用してください。例えば転送単位が16ビットで8ビットバスを使用している場合(図12.5の(2))では、ソースリードサイクルとディスティネーションライトサイクルは、それぞれに2バスサイクル必要となります。

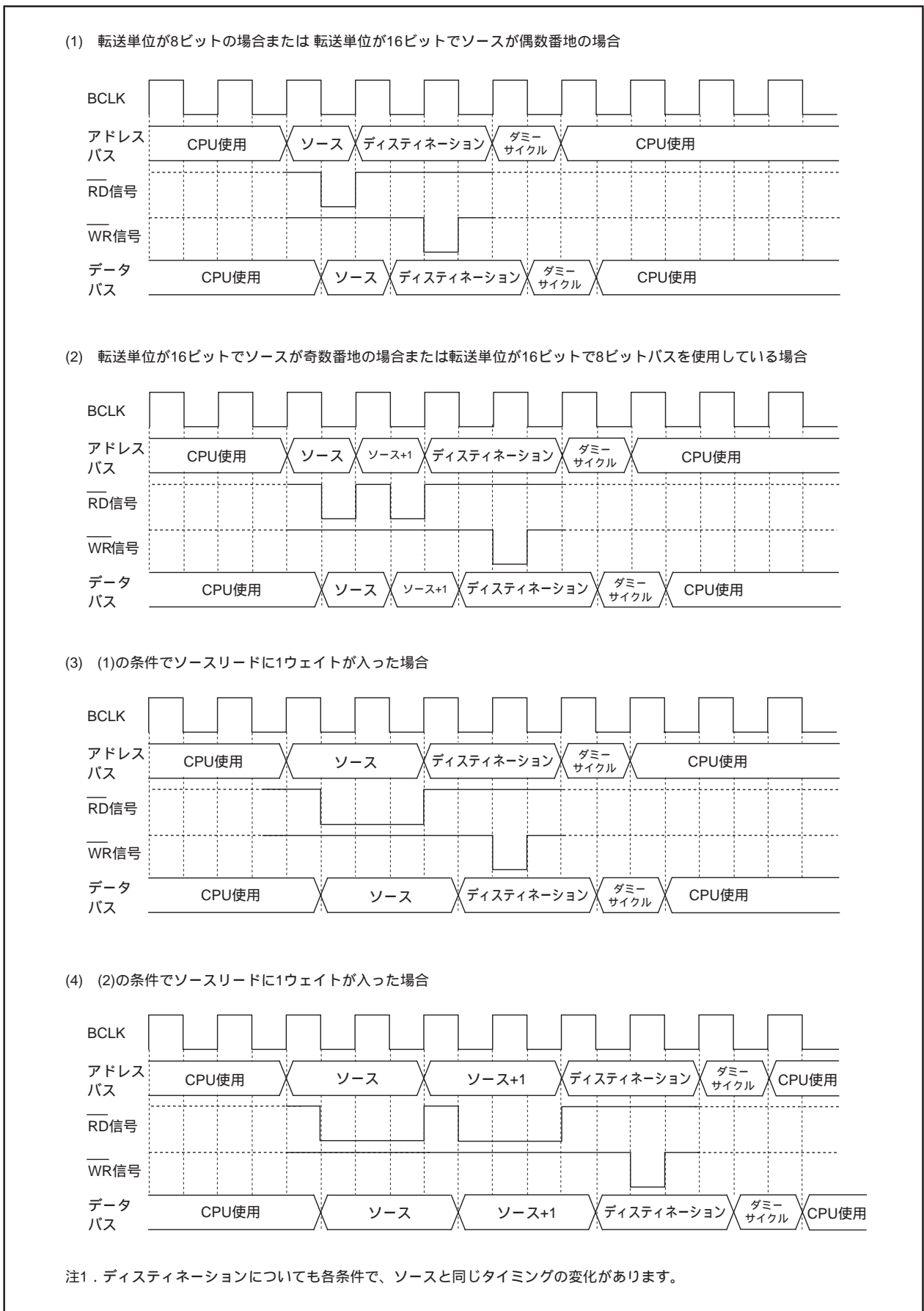


図12.5 ソースリードサイクル例

## 12.2 DMACの転送サイクル数

DMACの転送サイクル数は次のとおり計算できます。

表12.2にDMAC転送サイクル数、表12.3に係数j、kを示します。

$$1\text{転送単位の転送サイクル数} = \text{読み出しサイクル数} \times j + \text{書き込みサイクル数} \times k$$

表12.2 DMAC転送サイクル数

転送単位	バス	アクセス番地	シングルチップモード		メモリ拡張モード マイクロプロセッサモード	
			読み出し サイクル数	書き込み サイクル数	読み出し サイクル数	書き込み サイクル数
8ビット転送 (DMBIT=1)	16ビット (BYTE=L)	偶数	1	1	1	1
		奇数	1	1	1	1
	8ビット (BYTE=H)	偶数	-	-	1	1
		奇数	-	-	1	1
16ビット転送 (DMBIT=0)	16ビット (BYTE=L)	偶数	1	1	1	1
		奇数	2	2	2	2
	8ビット (BYTE=H)	偶数	-	-	2	2
		奇数	-	-	2	2

- : この条件はありません。

表12.3 係数j、k

	内部領域				外部領域						
	内部ROM、内部RAM		SFR		セパレートバス			マルチプレクスバス			
	ウェイトなし	ウェイトあり	1ウェイト (注1)	2ウェイト (注1)	ウェイトなし	ウェイトあり(注2)			ウェイトあり(注2)		
					1ウェイト	2ウェイト	3ウェイト	1ウェイト	2ウェイト	3ウェイト	
j	1	2	2	3	1	2	3	4	3	3	4
k	1	2	2	3	2	2	3	4	3	3	4

注1 . PM2レジスタのPM20ビットの設定値に依存します。

注2 . CSEレジスタの設定値に依存します。

### 12.3 DMA許可

DMiCONレジスタ( $i=0, 1$ )のDMAEビットを“1”(許可)にした後のデータ転送開始時に、DMACは次のように動作します。

- (a) DMiCONレジスタのDSDビットが“1”(順方向)の場合はSARiレジスタの、DMiCONレジスタのDADビットが“1”(順方向)の場合はDARiレジスタの値を順方向アドレスポインタへリロードする
- (b) DMAi転送カウンタリロードレジスタの値をDMAi転送カウンタへリロードする

DMAEビットが“1”の場合、再度“1”を書くと、上記動作を行います。

ただし、DMAEビットへの書き込みと同時にDMA要求が発生する可能性がある場合は、次の手順で書いてください。

- (1) DMiCONレジスタのDMAEビットとDMASビットに同時に“1”を書く
- (2) DMAiが初期状態(上記 a) b)の状態)になっていることを、プログラムで確認する  
DMAiが初期状態になっていない場合は、(1) b)を繰り返す

### 12.4 DMA要求

DMACは、チャンネルごとにDMiSLレジスタ( $i=0, 1$ )のDMSビット、DESL3~DSEL0ビットで選択した要因をトリガとして、DMA要求が発生できます。表12.4にDMASビットが変化するタイミングを示します。

DMASビットは、DMAEビットの状態にかかわらず、DMA要求が発生すると“1”(要求あり)になります。DMAEビットが“1”(許可)の場合、データ転送が開始される直前にDMASビットは“0”(要求なし)になります。また、プログラムで“0”にできますが“1”にはできません。

DMSビット、DSEL3~DSEL0ビットを変更すると、DMASビットは“1”になることがあります。したがって、DMSビット、DSEL3~DSEL0ビットを変更した後は、DMASビットを“0”にしてください。

DMAEビットが“1”であれば、DMA要求発生後、すぐにデータ転送が開始されるため、プログラムでDMASビットを読んでも、ほとんどの場合“0”が読めます。DMACが許可されていることを判断するには、DMAEビットを読んでください。

表12.4 DMASビットが変化するタイミング

DMA要因	DMiCONレジスタのDMASビット	
	“1”になるタイミング	“0”になるタイミング
ソフトウェアトリガ	DMiSLレジスタのDSRビットを“1”にしたとき	<ul style="list-style-type: none"> <li>・データ転送開始直前</li> <li>・プログラムで“0”を書いたとき</li> </ul>
周辺機能	DMiSLレジスタのDSEL3~DSEL0ビットとDMSビットで選択した周辺機能の、割り込み制御レジスタのIRビットが“1”になるとき	

$i=0, 1$

## 12.5 チャンネルの優先順位とDMA転送タイミング

DMA0とDMA1の両方が許可されている場合、DMA0とDMA1のDMA転送の要求信号が同一サンプリング周期 ( BCLKの立ち下がりエッジから次の立ち下がりエッジの一周期 )に入ると、各チャンネルのDMASビットは同時に“ 1 ( 要求あり )”になります。この場合のチャンネル優先順位はDMA0 > DMA1です。

次にDMA0とDMA1の要求が同一サンプリング期間に入った場合の動作を説明します。

図12.6に外部要因によるDMA転送例を示します。

図12.6に示すように、DMA0とDMA1の要求が同時に発生すると、チャンネル優先順位が高いDMA0が先に受け付けられ、転送を開始します。DMA0が1転送単位を終了するとCPUにバス使用权をゆずり、CPUが1回のバスアクセスを終了すると次にDMA1が転送を開始し、1転送単位終了後CPUにバス使用权を返します。

なお、DMASビットは各チャンネル1ビットのため、DMA要求の回数はカウントできません。したがって、図12.6のDMA1のようにバス使用权を得るまでに複数回DMA要求が発生した場合も、バス使用权を得るとDMASビットを“ 0 ( 要求なし )”にして、1転送単位終了後、CPUにバス使用权を返します。

CPUとのバスの使用優先順位については、「7.2.7 HOLD信号」も参照してください。

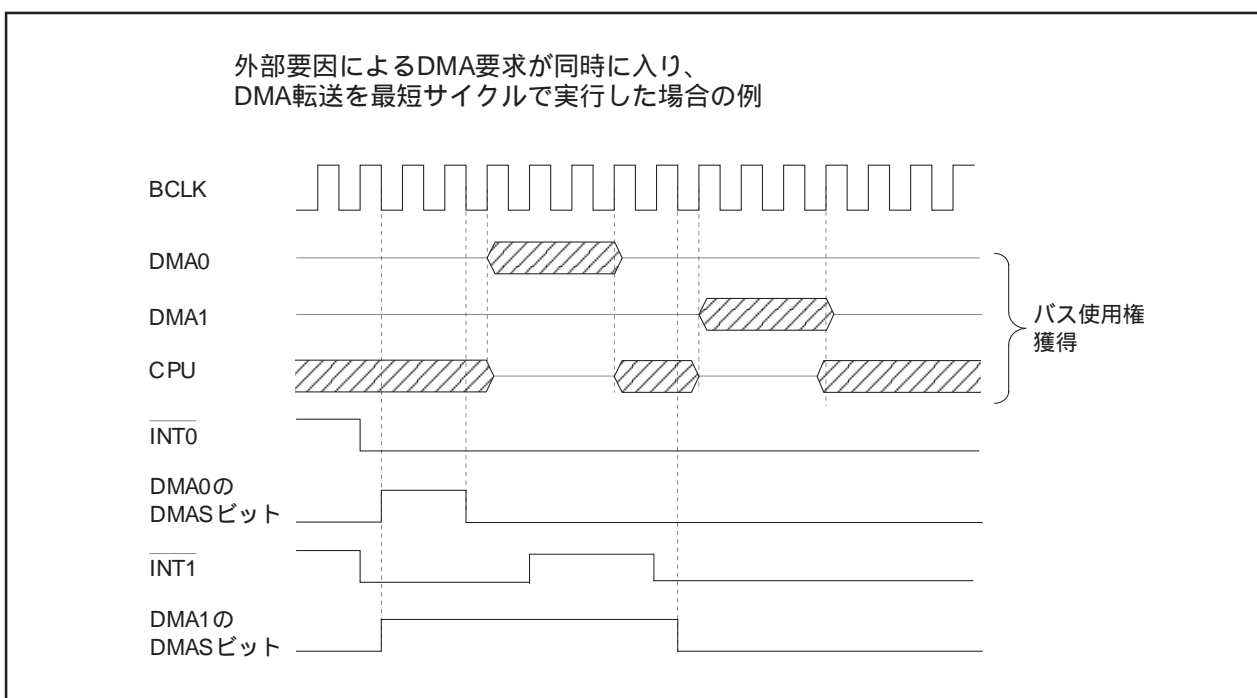


図12.6 外部要因によるDMA転送例



### 13 . タイマ

16ビットタイマが11本あります。11本のタイマは、持っている機能によってタイマA(5本)とタイマB(6本)の2種類に分類できます。すべてのタイマは、それぞれ独立して動作します。各タイマのカウントソースは、カウント、リロードなどのタイマ動作の動作クロックになります。

図13.1にタイマA構成、図13.2にタイマB構成を示します。

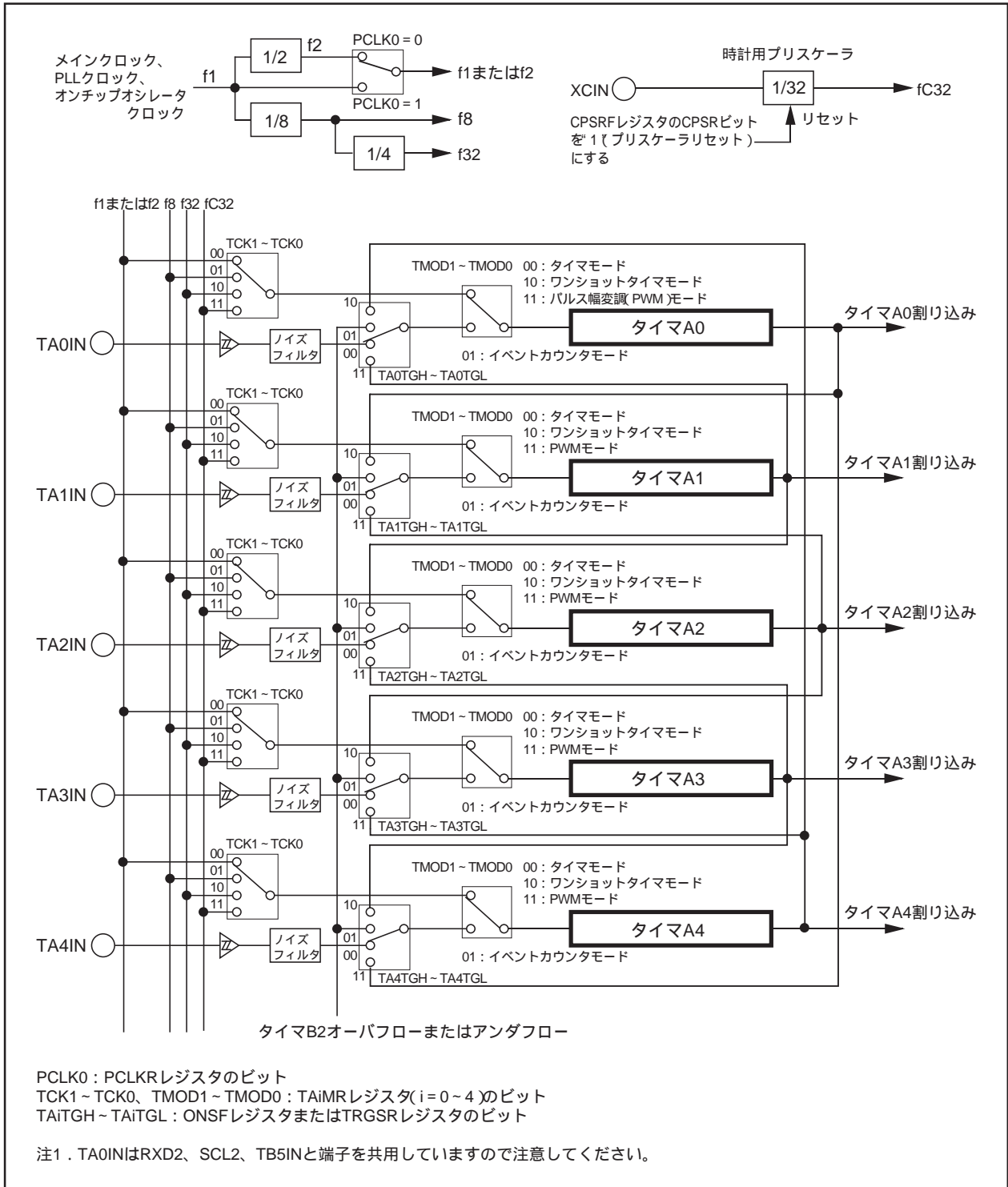


図13.1 タイマA構成

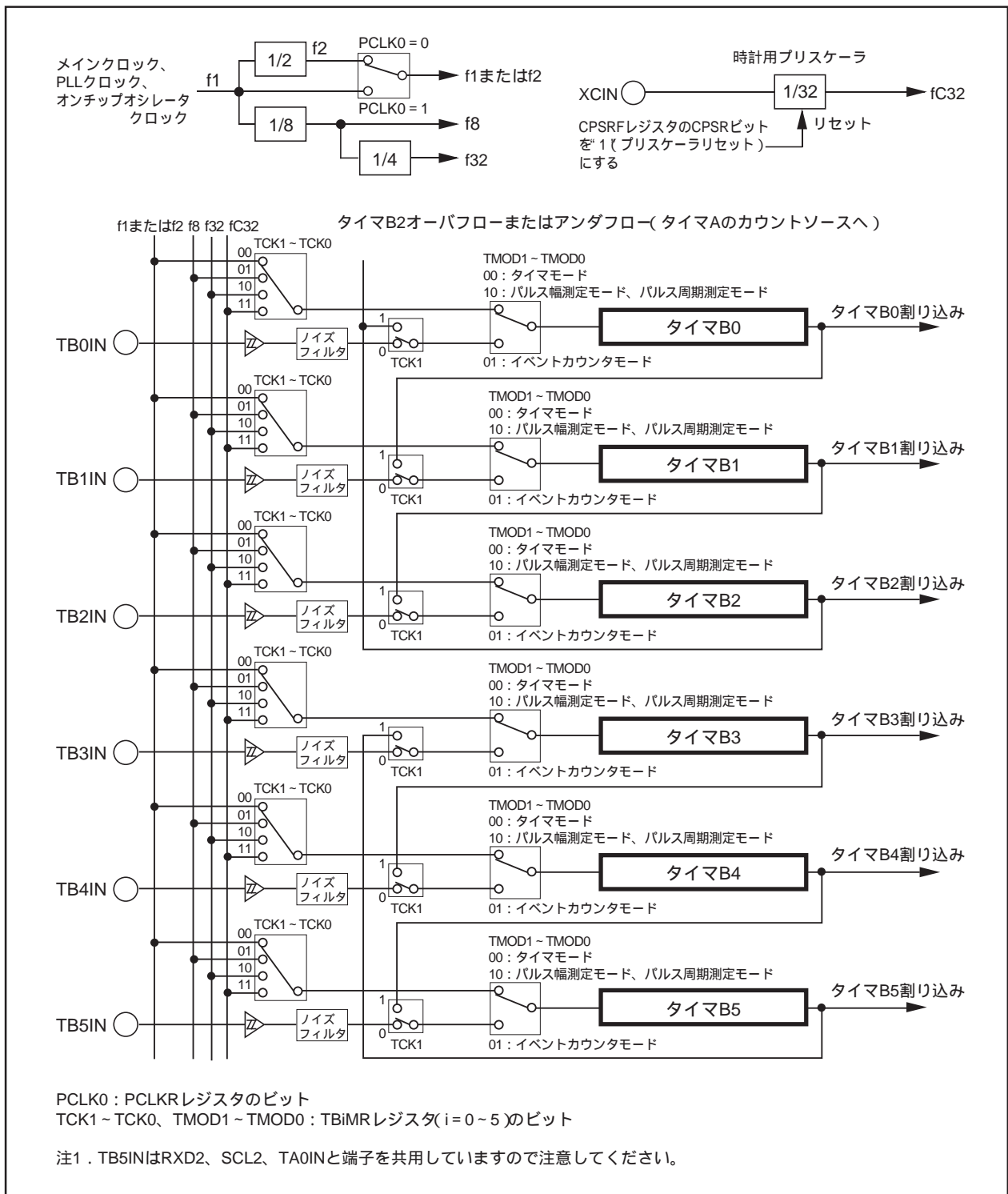


図13.2 タイマB構成

## 13.1 タイマA

図13.3にタイマAブロック図、図13.4～図13.6にタイマA関連レジスタを示します。

タイマAは、次の4種類のモードがあり、イベントカウンタモードを除いて、タイマA0～A4は同一の機能を持ちます。モードは、TAiMRレジスタ( $i=0\sim4$ )のTMOD1～TMOD0ビットで選択できます。

- ・タイマモード 内部カウントソースをカウントするモード
- ・イベントカウンタモード 外部からのパルス、他のタイマのオーバーフロー、または他のタイマのアンダフローをカウントするモード
- ・ワンショットタイマモード カウント値が $0000h$ になるまでの間、1度だけパルスを出力するモード
- ・パルス幅変調 (PWM)モード 任意の幅のパルスを連続して出力するモード

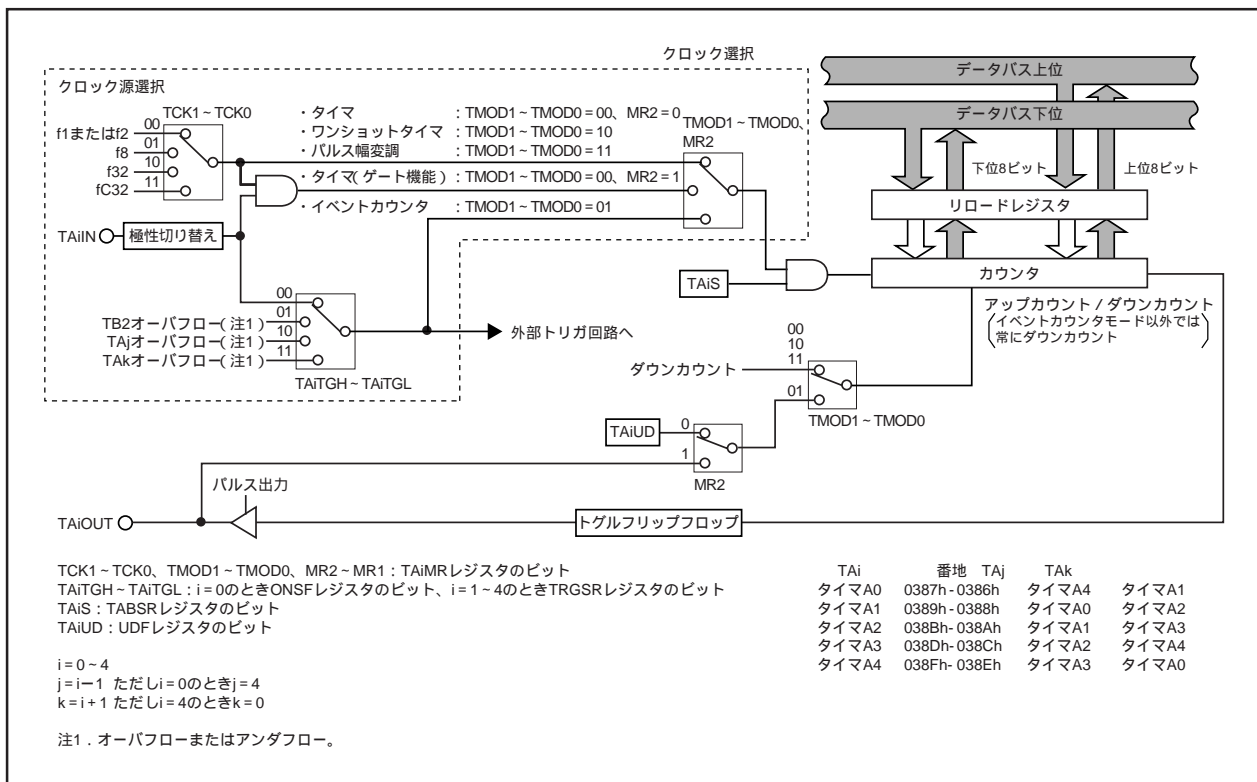
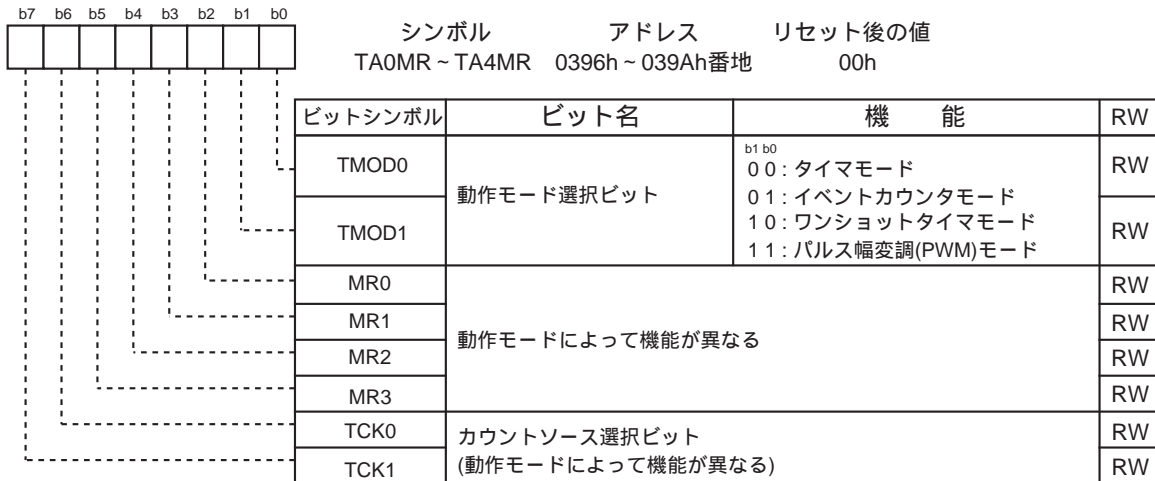
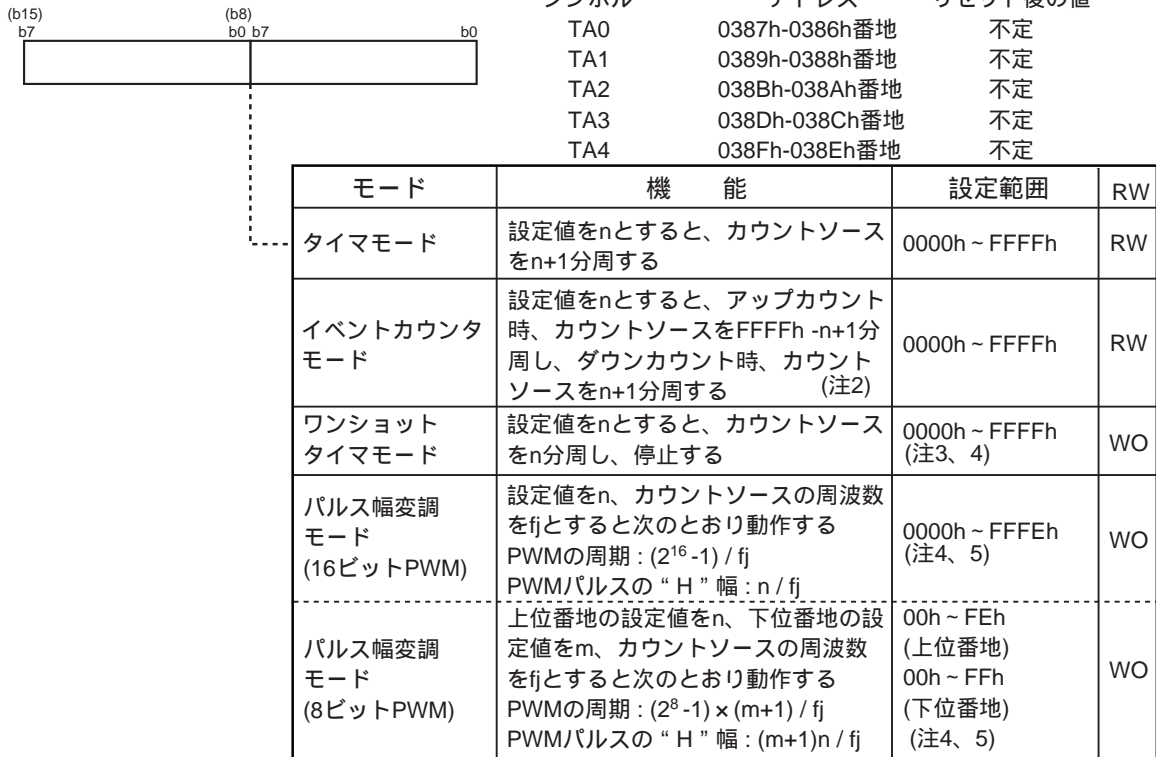


図13.3 タイマAブロック図

タイマAiモードレジスタ(i = 0 ~ 4)



タイマAiレジスタ(i = 0 ~ 4)(注1)



- 注1. 16ビット単位でアクセスしてください。
- 注2. 外部からのパルス、他のタイマのオーバフロー、または他のタイマのアンダフローをカウントします。
- 注3. TAIレジスタを“0000h”にした場合、カウンタは動作せず、タイマAi割り込み要求は発生しません。また、パルス出力ありを選択した場合、TAiOUT端子からパルスは出力されません。
- 注4. TAIレジスタへはMOV命令を使用して書いてください。
- 注5. TAIレジスタを“0000h”にした場合、パルス幅変調器は動作せず、TAiOUT端子の出力レベルは“L”のままで、タイマAi割り込み要求も発生しません。また、8ビットパルス幅変調器として動作しているとき、TAiレジスタの上位8ビットに“00h”を設定した場合も同様です。

図13.4 TA0MR ~ TA4MR、TA0 ~ TA4レジスタ

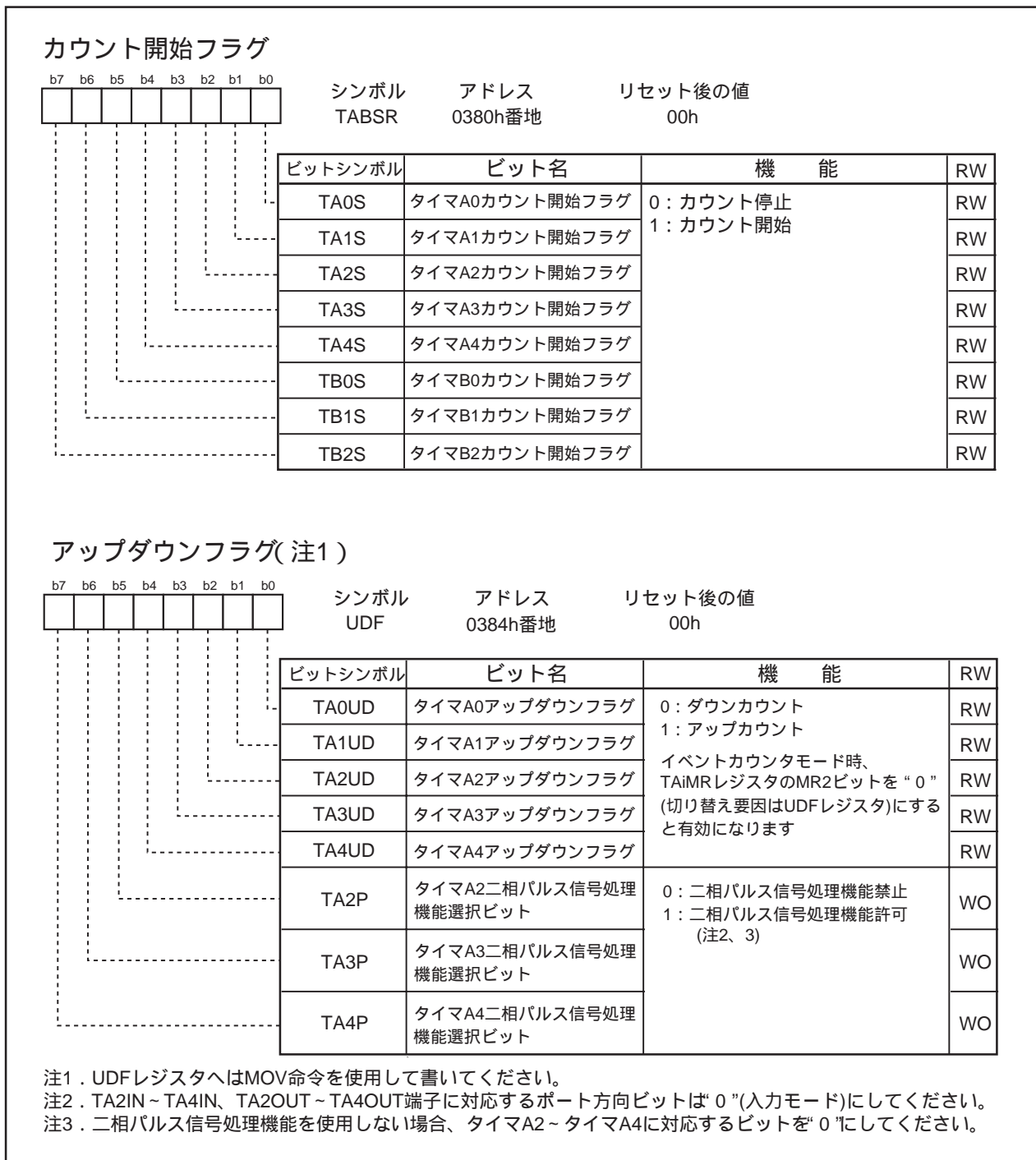
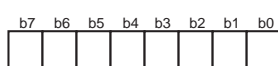


図13.5 TABSR、UDFレジスタ

## ワンショット開始フラグ



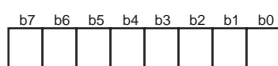
シンボル      アドレス      リセット後の値  
 ONSF      0382h番地      00h

ビットシンボル	ビット名	機 能	RW
TA0OS	タイマA0ワンショット開始フラグ	TAiMRレジスタ(i=0~4)のTMOD1~TMOD0ビットが“0” (ワンショットタイマモード)、かつTAiMRレジスタのMR2ビットが“0” (TAiOSビット有効)の場合、このビットを“1”にすると、タイマのカウントを開始する。 読んだ場合、その値は“0”	RW
TA1OS	タイマA1ワンショット開始フラグ		RW
TA2OS	タイマA2ワンショット開始フラグ		RW
TA3OS	タイマA3ワンショット開始フラグ		RW
TA4OS	タイマA4ワンショット開始フラグ		RW
TAZIE	Z相入力有効ビット	0: Z相入力無効 1: Z相入力有効	RW
TA0TGL	タイマA0イベント/ トリガ選択ビット	b7 b6 00: TA0IN端子の入力を選択(注1) 01: TB2を選択(注2) 10: TA4を選択(注2) 11: TA1を選択(注2)	RW
TA0TGH			RW

注1. PD7レジスタのPD7\_1ビットを“0”(入力モード)にしてください。

注2. オーバフローまたはアンダフロー。

## トリガ選択レジスタ



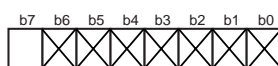
シンボル      アドレス      リセット後の値  
 TRGSR      0383h番地      00h

ビットシンボル	ビット名	機 能	RW
TA1TGL	タイマA1イベント/ トリガ選択ビット	b1 b0 00: TA1IN端子の入力を選択(注1) 01: TB2を選択(注2) 10: TA0を選択(注2) 11: TA2を選択(注2)	RW
TA1TGH			RW
TA2TGL	タイマA2イベント/ トリガ選択ビット	b3 b2 00: TA2IN端子の入力を選択(注1) 01: TB2を選択(注2) 10: TA1を選択(注2) 11: TA3を選択(注2)	RW
TA2TGH			RW
TA3TGL	タイマA3イベント/ トリガ選択ビット	b5 b4 00: TA3IN端子の入力を選択(注1) 01: TB2を選択(注2) 10: TA2を選択(注2) 11: TA4を選択(注2)	RW
TA3TGH			RW
TA4TGL	タイマA4イベント/ トリガ選択ビット	b7 b6 00: TA4IN端子の入力を選択(注1) 01: TB2を選択(注2) 10: TA3を選択(注2) 11: TA0を選択(注2)	RW
TA4TGH			RW

注1. TA1IN~TA4IN端子に対応するポート方向ビットは“0”(入力モード)にしてください。

注2. オーバフローまたはアンダフロー。

## 時計用プリスケアラリセットフラグ



シンボル      アドレス      リセット後の値  
 CPSRF      0381h番地      0XXXXXXXXb

ビットシンボル	ビット名	機 能	RW
- (b6-b0)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は不定。		-
CPSR	時計用プリスケアラリセットフラグ	このビットを“1”にすると時計用プリスケアラが初期化される(読んだ場合、その値は“0”)。	RW

図13.6 ONSF、TRGSR、CPSRFレジスタ

## 13.1.1 タイマモード

内部で生成されたカウントソースをカウントするモードです。

表13.1にタイマモードの仕様、図13.7にタイマモード時のTAiMRレジスタを示します。

表13.1 タイマモードの仕様

項目	仕様
カウントソース	f1、f2、f8、f32、fC32
カウント動作	・ダウンカウント ・アンダフロー時リロードレジスタの内容をリロードしてカウントを継続
分周比	1/(n+1) n: TAiレジスタの設定値 0000h ~ FFFFh
カウント開始条件	TABSRレジスタのTAiSビットを“1”(カウント開始)にする
カウント停止条件	TAiSビットを“0”(カウント停止)にする
割り込み要求発生タイミング	アンダフロー時
TAiIN端子機能	入出力ポートまたはゲート入力
TAiOUT端子機能	入出力ポートまたはパルス出力
タイマの読み出し	TAiレジスタを読むと、カウント値が読める
タイマの書き込み	・カウント停止中とカウント開始後1回目のカウントソースが入力されるまで TAiレジスタに書くと、リロードレジスタ、カウンタの両方に書かれる ・カウント中(ただし、1回目のカウントソース入力後) TAiレジスタに書くと、リロードレジスタに書かれる(次のリロード時に転送)
選択機能	・ゲート機能 TAiIN端子の入力信号によってカウント開始、停止が可能 ・パルス出力機能 アンダフローするごとにTAiOUT端子の出力極性が反転。TAiSビットが“0”(カウント停止)の期間は“L”を出力

i = 0 ~ 4

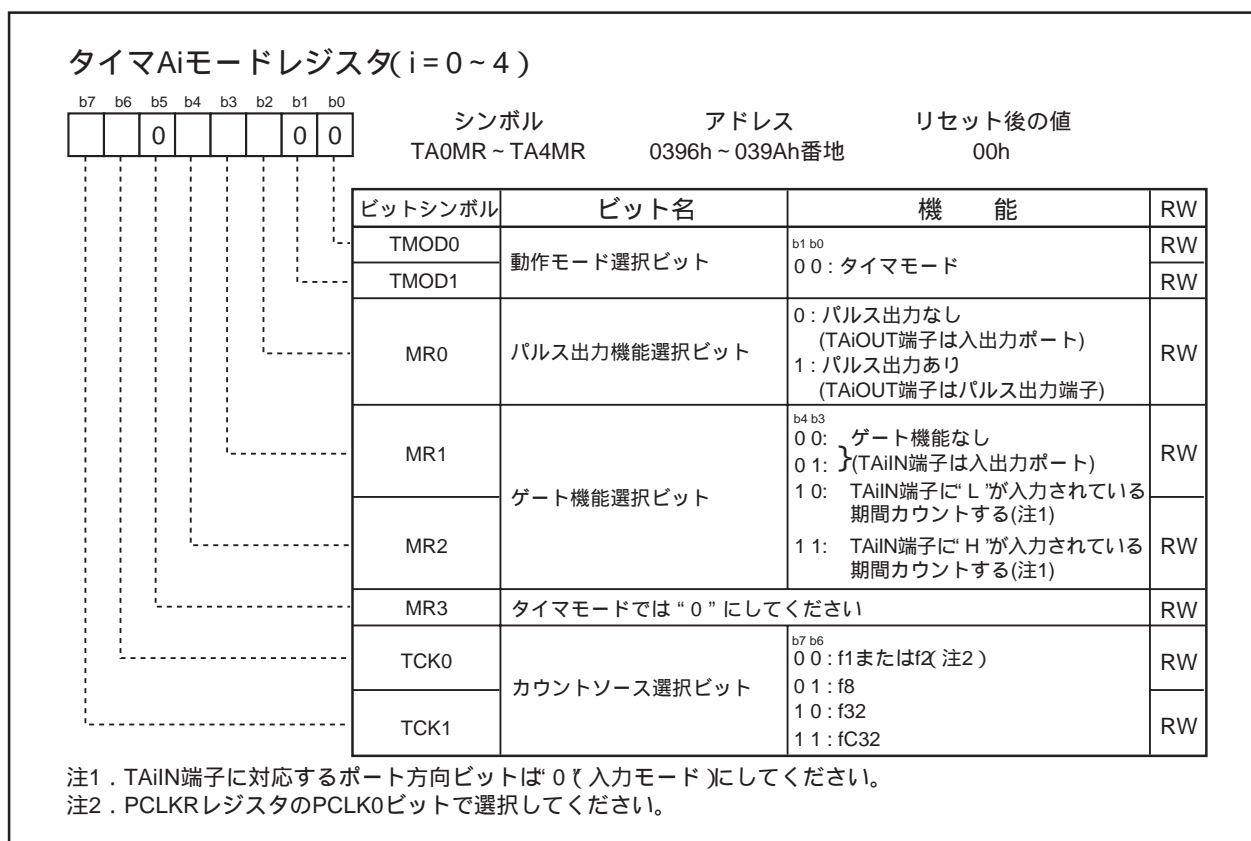


図13.7 タイマモード時のTAiMRレジスタ

### 13.1.2 イベントカウンタモード

外部信号、他のタイマのオーバフロー、または他のタイマのアンダフローをカウントするモードです。タイマA2、A3、A4は、二相の外部信号をカウントできます。

表13.2にイベントカウンタモードの仕様(二相パルス信号処理を使用しない場合)、図13.8にイベントカウンタモード時のTAiMRレジスタ(二相パルス信号処理を使用しない場合)を示します。

表13.3にイベントカウンタモードの仕様(タイマA2、A3、A4で二相パルス信号処理を使用する場合)、図13.9にイベントカウンタモード時のTA2MR～TA4MRレジスタ(タイマA2、A3、A4で二相パルス信号処理を使用する場合)を示します。

表13.2 イベントカウンタモードの仕様(二相パルス信号処理を使用しない場合)

項目	仕様
カウントソース	<ul style="list-style-type: none"> <li>TAiIN端子に入力された外部信号(プログラムで有効エッジを選択可能)</li> <li>タイマB2のオーバフローまたはアンダフロー</li> <li>タイマAjのオーバフローまたはアンダフロー</li> <li>タイマAkのオーバフローまたはアンダフロー</li> </ul>
カウント動作	<ul style="list-style-type: none"> <li>アップカウントまたはダウンカウントを外部信号またはプログラムで選択可能</li> <li>オーバフローまたはアンダフロー時は、リロードレジスタの内容をリロードしてカウントを継続する。フリーラン機能選択時は、リロードせずカウントを継続する</li> </ul>
分周比	<ul style="list-style-type: none"> <li>アップカウント時 <math>1(\text{FFFFh} - n + 1)</math></li> <li>ダウンカウント時 <math>1(n + 1)</math> <math>n</math>: TAiレジスタの設定値 0000h ~ FFFFh</li> </ul>
カウント開始条件	TABSРレジスタのTAiSビットを"1"(カウント開始)にする
カウント停止条件	TAiSビットを"0"(カウント停止)にする
割り込み要求発生タイミング	オーバフロー時またはアンダフロー時
TAiIN端子機能	入出力ポートまたはカウントソース入力
TAiOUT端子機能	入出力ポート、パルス出力、またはアップカウント/ダウンカウント切り替え入力
タイマの読み出し	TAiレジスタを読むと、カウント値が読める
タイマの書き込み	<ul style="list-style-type: none"> <li>カウント停止中とカウント開始後1回目のカウントソースが入力されるまでTAiレジスタに書くと、リロードレジスタ、カウンタの両方に書かれる</li> <li>カウント中(ただし、1回目のカウントソース入力後)TAiレジスタに書くと、リロードレジスタに書かれる(次のリロード時に転送)</li> </ul>
選択機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>フリーランカウント機能 オーバフローまたはアンダフローが発生してもリロードレジスタからリロードしない</li> <li>パルス出力機能 オーバフローまたはアンダフローするごとにTAiOUT端子の出力極性が反転。TAiSビットが"0"(カウント停止)の間は" L "を出力</li> </ul>

$i = 0 \sim 4$

$j = i - 1$ 、ただし  $i = 0$  のとき  $j = 4$

$k = i + 1$ 、ただし  $i = 4$  のとき  $k = 0$



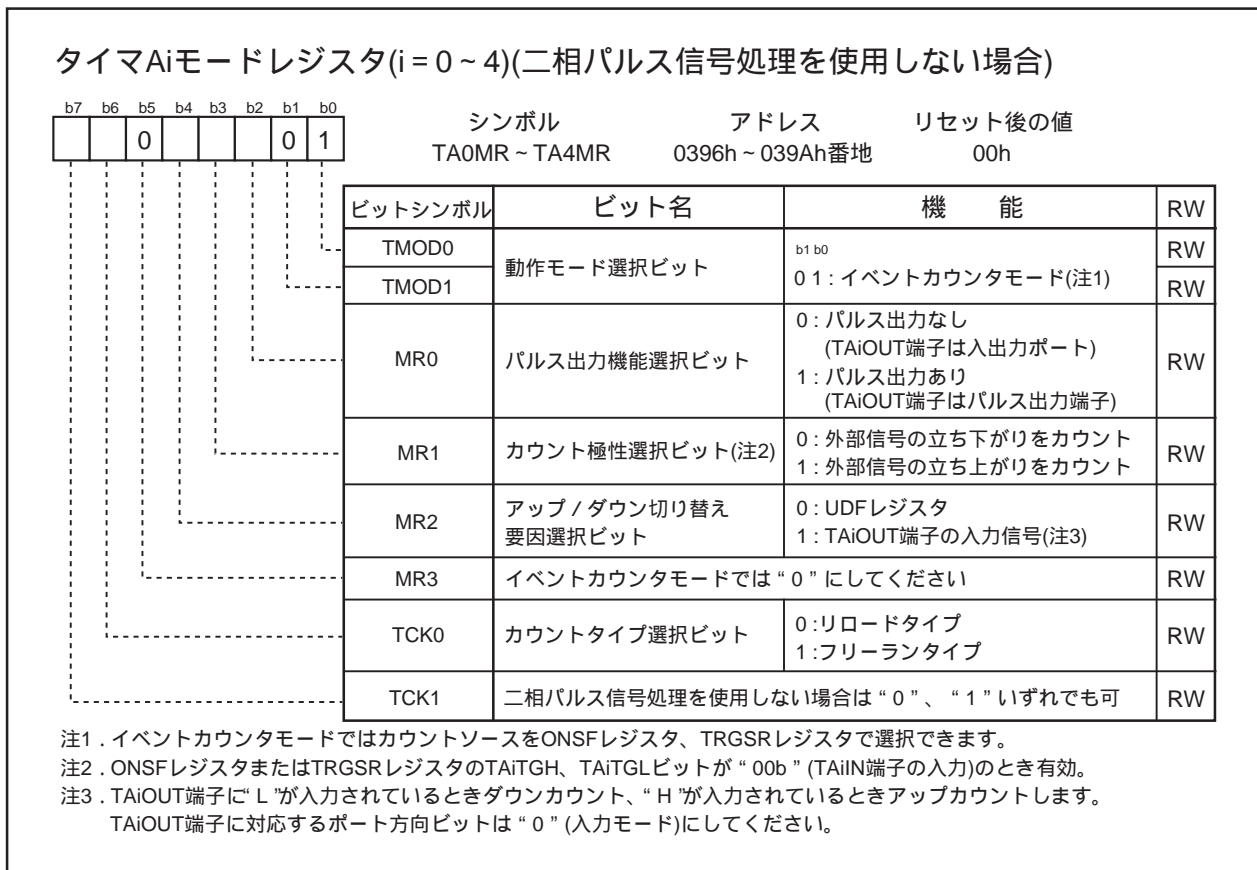
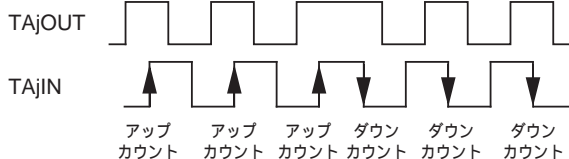
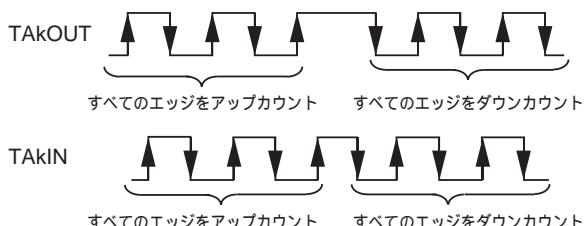


図13.8 イベントカウンタモード時のTAiMRレジスタ(二相パルス信号処理を使用しない場合)

表13.3 イベントカウンタモードの仕様(タイマA2、A3、A4で二相パルス信号処理を使用する場合)

項目	仕様
カウントソース	TAiIN、TAiOUT端子に入力された二相パルス信号
カウント動作	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ アップカウントまたはダウンカウントを、二相パルス信号によって切り替え可</li> <li>・ オーバフローまたはアンダフロー時は、リロードレジスタの内容をリロードしてカウントを継続する。フリーラン機能選択時は、リロードせずカウントを継続する</li> </ul>
分周比	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ アップカウント時 <math>1(FFFFh - n + 1)</math></li> <li>・ ダウンカウント時 <math>1(n + 1)</math> <math>n</math>: TAIレジスタの設定値 0000h ~ FFFFh</li> </ul>
カウント開始条件	TABSRレジスタのTAiSビットを“1”(カウント開始)にする
カウント停止条件	TAiSビットを“0”(カウント停止)にする
割り込み要求発生タイミング	オーバフロー時またはアンダフロー時
TAiIN端子機能	二相パルス入力
TAiOUT端子機能	二相パルス入力
タイマの読み出し	TAiレジスタを読むと、カウント値が読める
タイマの書き込み	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ カウント停止中とカウント開始後1回目のカウントソースが入力されるまで TAIレジスタに書くと、リロードレジスタ、カウンタの両方に書かれる</li> <li>・ カウント中(ただし、1回目のカウントソース入力後) TAIレジスタに書くと、リロードレジスタに書かれる(次のリロード時に転送)</li> </ul>
選択機能(注1)	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 通常処理動作(タイマA2、タイマA3) TAjOUT端子の入力信号が“H”の期間、TAjIN端子の立ち上がりをアップカウントし、立ち下がりダウンカウントします。</li> </ul>  <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 4逓倍処理動作(タイマA3、タイマA4) TAKOUT端子の入力信号が“H”の期間にTAKIN端子が立ち上がる位相関係の場合、TAKOUT、TAKIN端子の立ち上がり、立ち下がりアップカウントします。TAKOUT端子の入力信号が“H”の期間にTAKIN端子が立ち下がる位相関係の場合、TAKOUT、TAKIN端子の立ち上がり、立ち下がりダウンカウントします。</li> </ul>  <ul style="list-style-type: none"> <li>・ Z相入力によるカウンタ初期化(タイマA3) Z相入力により、タイマのカウント値を“0”にする</li> </ul>

i = 2 ~ 4

j = 2, 3

k = 3, 4

注1. タイマA3は選択できます。タイマA2は通常処理動作、タイマA4は4逓倍処理動作です。

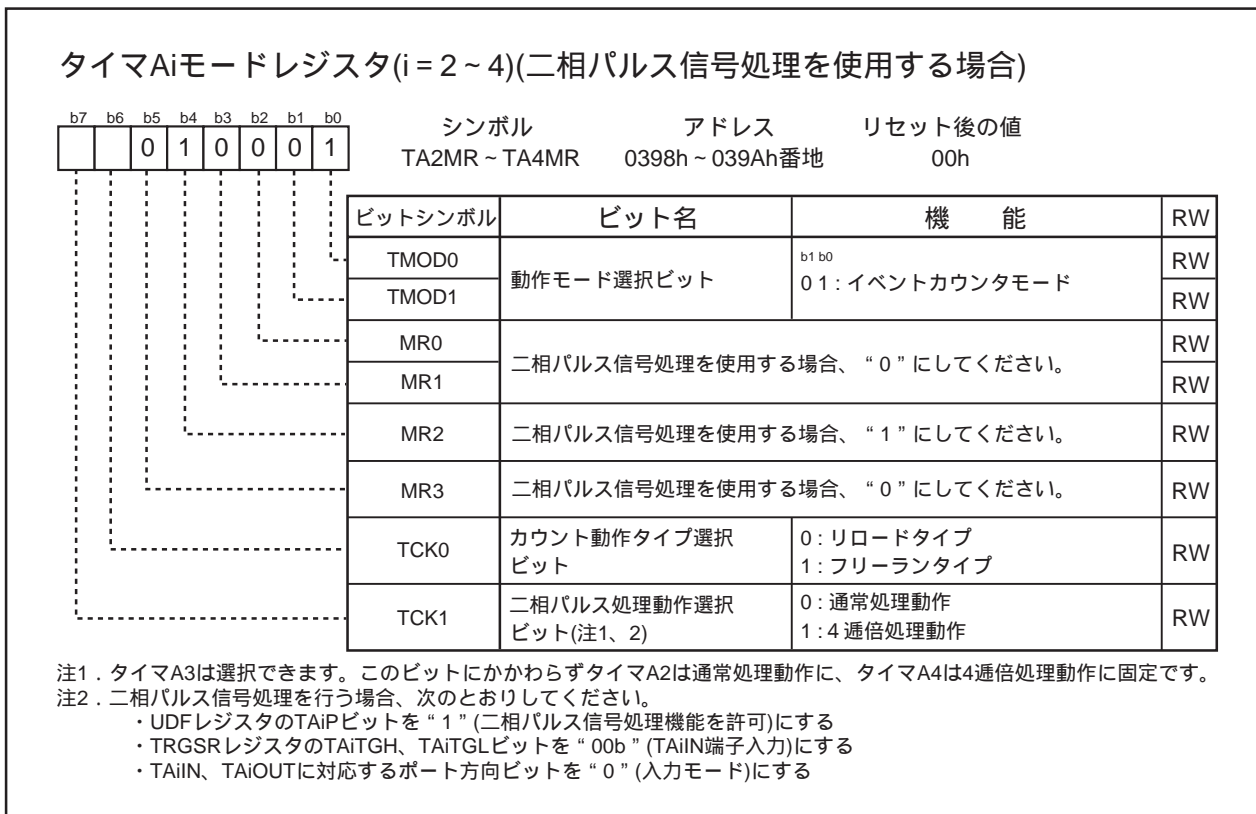


図13.9 イベントカウンタモード時のTA2MR ~ TA4MRレジスタ(タイマA2、A3、A4で二相パルス信号処理を使用する場合)

## 13.1.2.1 二相パルス信号処理でのカウンタ初期化

二相パルス信号処理時にZ相(カウンタ初期化)入力により、タイマのカウンタ値を'0'にする機能です。

この機能は、タイマA3のイベントカウンタモード、二相パルス信号処理、フリーランタイプ、4通倍処理でのみ使用でき、Z相はZP端子から入力します。

TA3レジスタに"0000h"を書き、ONSFレジスタのTAZIEビットを"1"(Z相入力有効)にすると、Z相入力によるカウンタの初期化が有効になります。

カウンタの初期化はZ相の入力エッジを検出して行います。エッジの極性はINT2ICレジスタのPOLビットで選択できます。Z相のパルス幅は、タイマA3のカウンタソースの1周期以上になるように入力してください。

カウンタは、Z相入力を受けた次のカウントタイミングで初期化されます。図13.10に二相パルス(A相、B相)とZ相の関係を示します。

タイマA3のオーバフローまたはアンダフローとZ相入力によるカウンタ初期化のタイミングが重なると、タイマA3の割り込み要求が2回連続して発生するため、この機能使用時はタイマA3割り込みを使用しないでください。

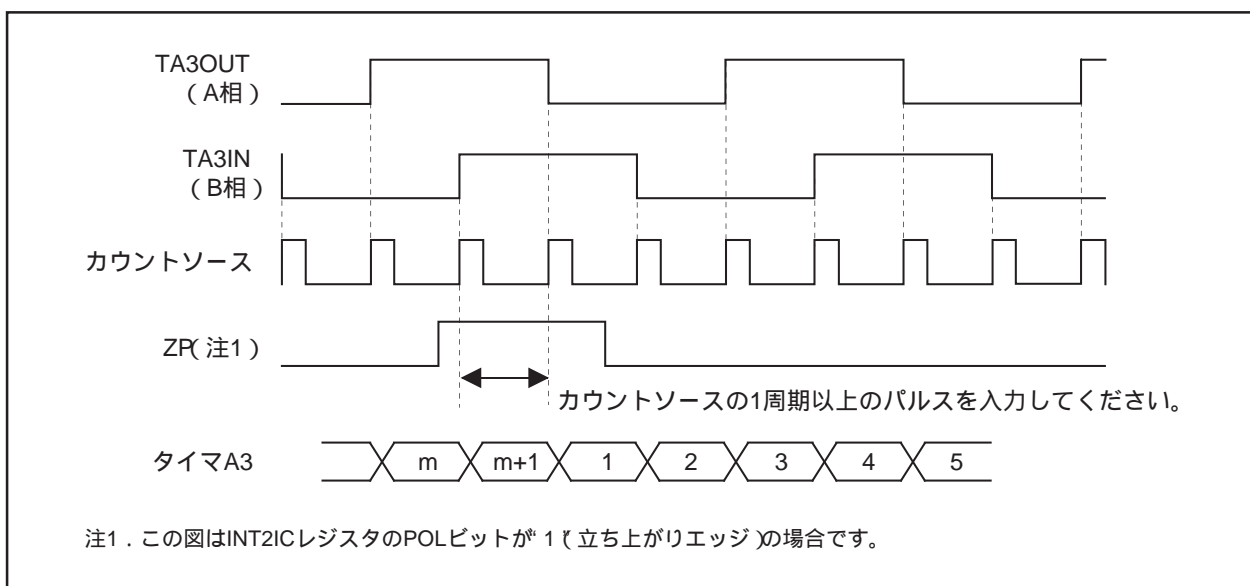


図13.10 二相パルス(A相、B相)とZ相の関係

### 13.1.3 ワンショットタイマモード

1度のトリガに対して1度だけタイマを動作するモードです。トリガが発生するとその時点から任意の期間、タイマが動作します。

表13.4にワンショットタイマモードの仕様、図13.11にワンショットタイマモード時のTAiMRレジスタを示します。

表13.4 ワンショットタイマモードの仕様

項目	仕様
カウントソース	f1、f2、f8、f32、fC32
カウント動作	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ダウンカウント</li> <li>・カウンタが“0000h”になるタイミングでリロードしてカウントを停止</li> <li>・カウント中にトリガが発生した場合、リロードしてカウントを継続</li> </ul>
分周比	1/n n: TAiレジスタの設定値 0000h ~ FFFFh ただし、“0000h”を設定した場合、カウンタは動作しない
カウント開始条件	TABSRレジスタのTAiSビットが“1”(カウント開始)で、かつ次のトリガが発生 <ul style="list-style-type: none"> <li>・TAiIN端子からの外部トリガ入力</li> <li>・タイマB2のオーバフローまたはアンダフロー</li> <li>・タイマAjのオーバフローまたはアンダフロー</li> <li>・タイマAkのオーバフローまたはアンダフロー</li> <li>・ONSFレジスタのTAiOSビットを“1”(タイマスタート)にする</li> </ul>
カウント停止条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・カウント値が“0000h”になりリロードした後</li> <li>・TAiSビットを“0”(カウント停止)にする</li> </ul>
割り込み要求発生タイミング	カウント値が“0000h”になるタイミング
TAiIN端子機能	入出力ポートまたはトリガ入力
TAiOUT端子機能	入出力ポートまたはパルス出力
タイマの読み出し	TAiレジスタを読むと、不定値が読める
タイマの書き込み	<ul style="list-style-type: none"> <li>・カウント停止中とカウント開始後1回目のカウントソースが入力されるまでTAiレジスタに書くと、リロードレジスタ、カウンタの両方に書かれる</li> <li>・カウント中(ただし、1回目のカウントソース入力後)TAiレジスタに書くと、リロードレジスタに書かれる(次のリロード時に転送)</li> </ul>
選択機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>・パルス出力機能</li> <li>・カウント停止中は“L”、カウント中は“H”を出力</li> </ul>

i = 0 ~ 4

j = i - 1、ただしi = 0のときj = 4

k = i + 1、ただしi = 4のときk = 0

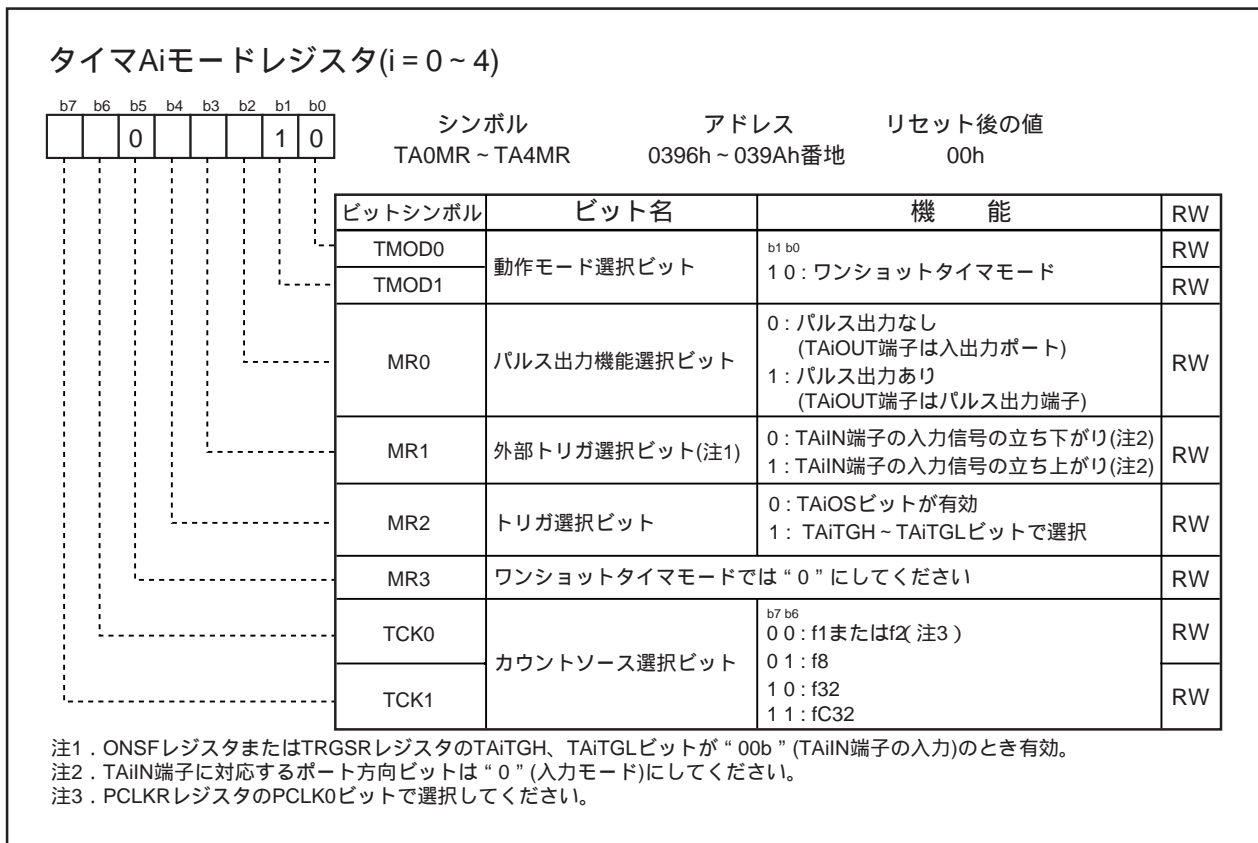


図13.11 ワンショットタイマモード時のTAiMRレジスタ

### 13.1.4 パルス幅変調モード (PWMモード)

任意の幅のパルスを連続して出力するモードです。このモードでは、カウンタは、16ビットパルス幅変調器、8ビットパルス幅変調器のいずれかのパルス幅変調器として動作します。

表13.5にPWMモードの仕様、図13.12にPWMモード時のTAiMRレジスタ、図13.13に16ビットパルス幅変調器の動作例、図13.14に8ビットパルス幅変調器の動作例を示します。

表13.5 PWMモードの仕様

項目	仕様
カウントソース	f1、f2、f8、f32、fC32
カウント動作	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ダウンカウント(8ビット、または16ビットパルス幅変調器として動作)</li> <li>・PWMパルスの立ち上がりでリロードしてカウントを継続</li> <li>・カウント中にトリガが発生した場合、カウントに影響しない</li> </ul>
16ビットPWM	<ul style="list-style-type: none"> <li>・“H”幅 <math>n/f_j</math> <math>n</math> : TAiレジスタの設定値</li> <li>・周期 <math>(2^{16} - 1)/f_j</math> 固定 <math>f_j</math> : カウントソースの周波数(f1、f2、f8、f32、fC32)</li> </ul>
8ビットPWM	<ul style="list-style-type: none"> <li>・“H”幅 <math>n \times (m+1)/f_j</math> <math>n</math> : TAiレジスタの上位番地の設定値</li> <li>・周期 <math>(2^8 - 1) \times (m+1)/f_j</math> <math>m</math> : TAiレジスタの下位番地の設定値</li> </ul>
カウント開始条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・TABS RレジスタのTAiSビットを“1”(カウント開始)にする</li> <li>・TAiSビットが“1”で、かつTAiIN端子からの外部トリガ入力</li> <li>・TAiSビットが“1”で、かつ次のトリガ発生 タイマB2のオーバフローまたはアンダフロー タイマAjのオーバフローまたはアンダフロー タイマAkのオーバフローまたはアンダフロー</li> </ul>
カウント停止条件	TAiSビットを“0”(カウント停止)にする
割り込み要求発生タイミング	PWMパルスの立ち下がり時
TAiIN端子機能	入出力ポートまたはトリガ入力
TAiOUT端子機能	パルス出力
タイマの読み出し	TAiレジスタを読むと、不定値が読める
タイマの書き込み	<ul style="list-style-type: none"> <li>・カウント停止中とカウント開始後1回目のカウントソースが入力されるまでTAiレジスタに書くと、リロードレジスタ、カウンタの両方に書かれる</li> <li>・カウント中(ただし、1回目のカウントソース入力後) TAiレジスタに書くと、リロードレジスタに書かれる(次のリロード時に転送)</li> </ul>

$i = 0 \sim 4$

$j = i - 1$ 、ただし  $i = 0$  のとき  $j = 4$

$k = i + 1$ 、ただし  $i = 4$  のとき  $k = 0$

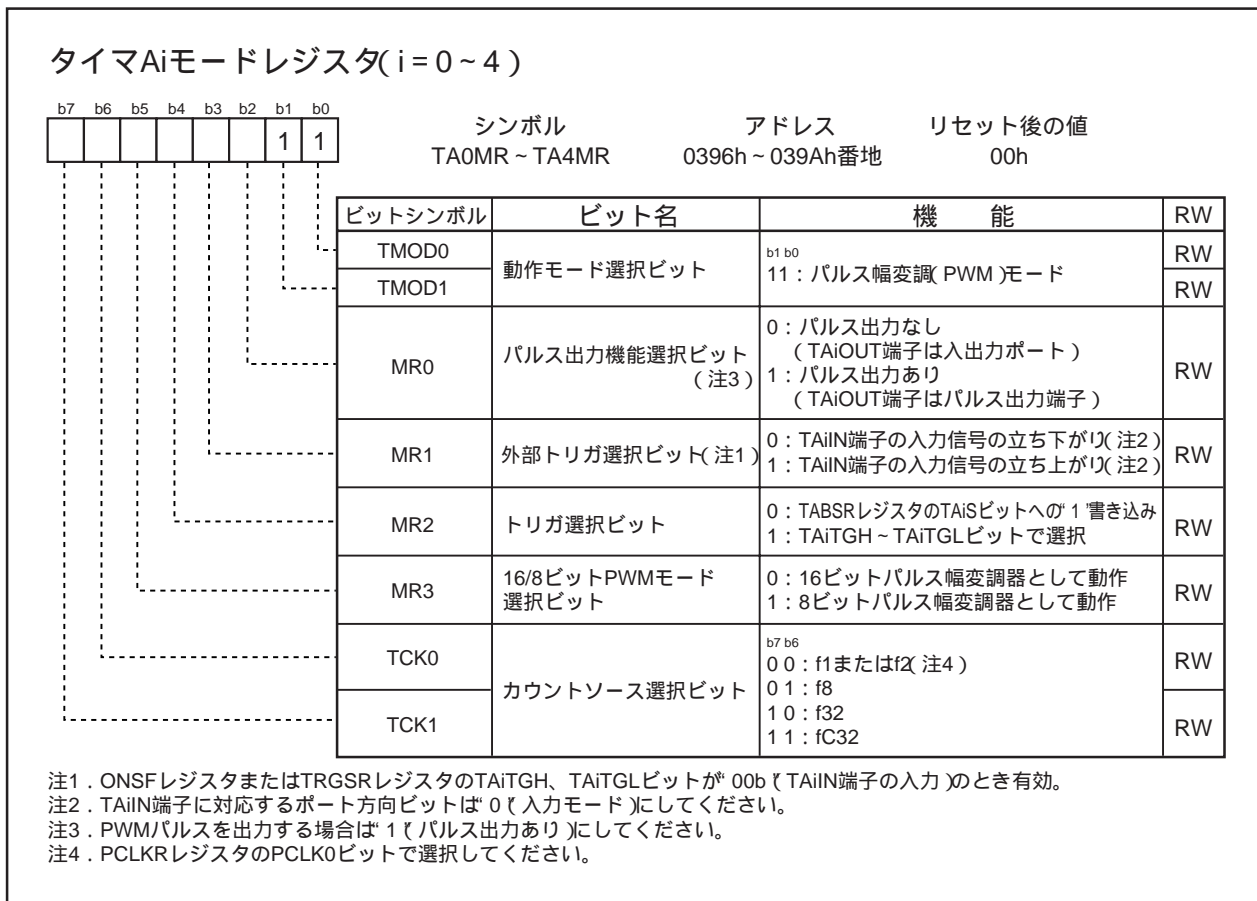


図13.12 PWMモード時のTAiMRレジスタ



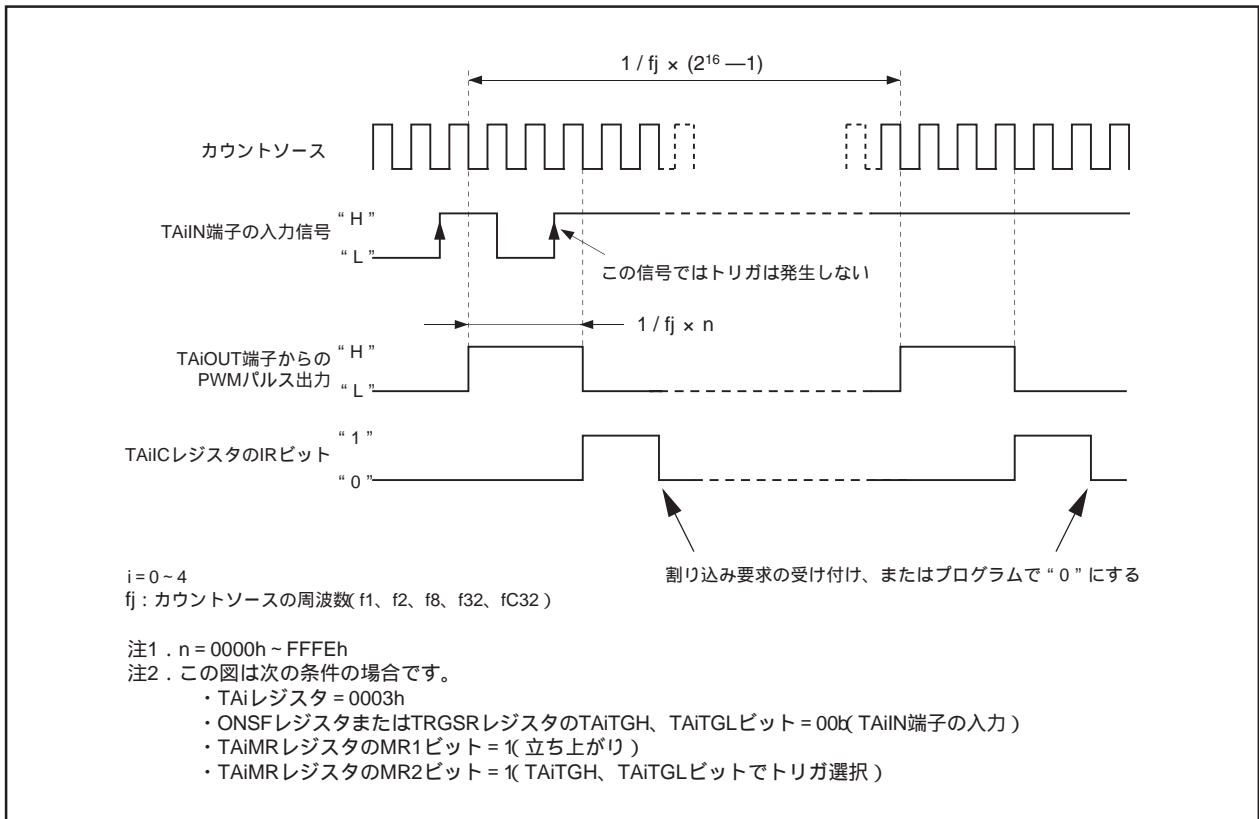


図13.13 16ビットパルス幅変調器の動作例

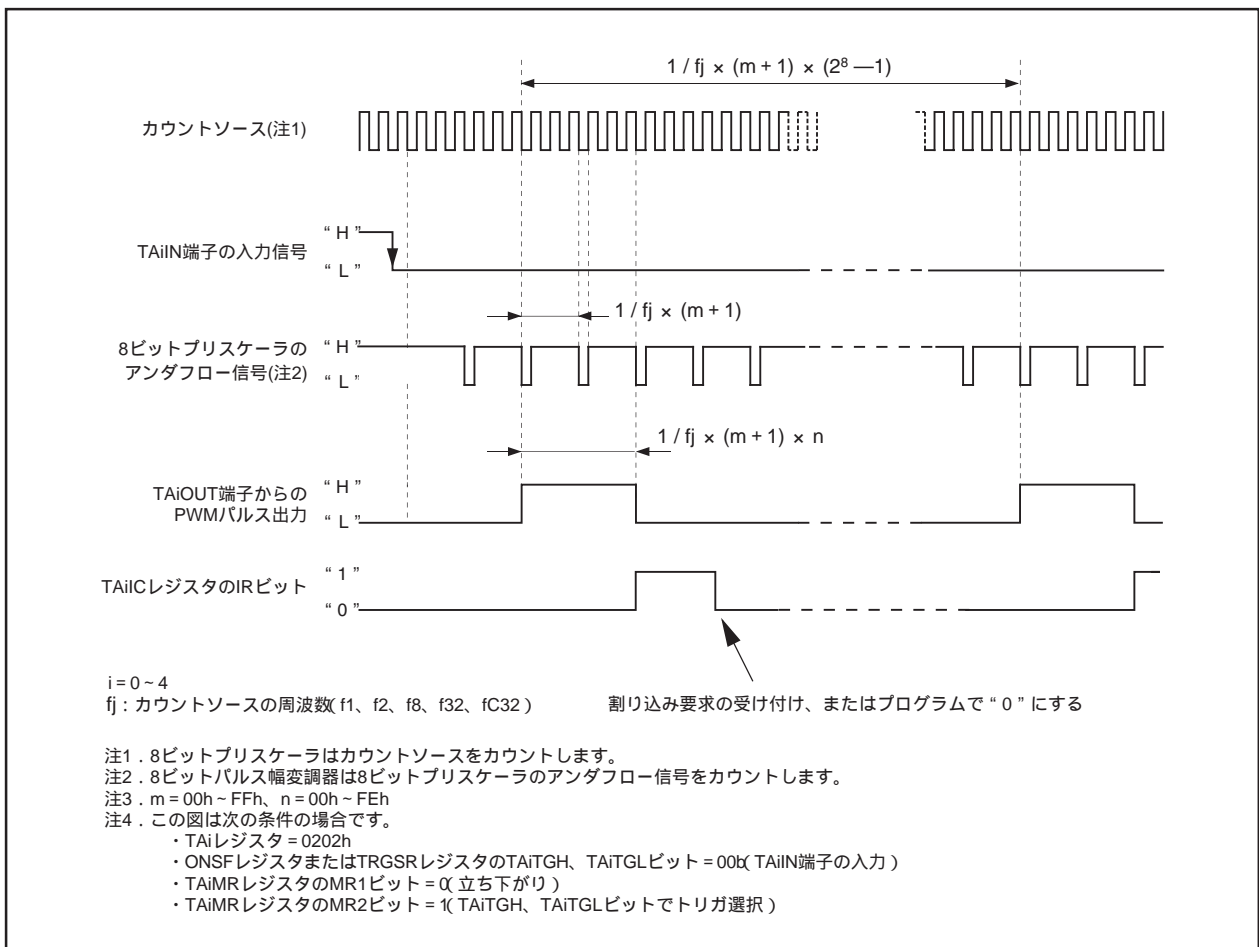


図13.14 8ビットパルス幅変調器の動作例

## 13.2 タイマB

図13.15にタイマBブロック図、図13.16、図13.17にタイマB関連レジスタを示します。

タイマBには次の3種類のモードがあり、モードはTBiMRレジスタ( $i=0\sim5$ )のTMOD1~TMOD0ビットで選択できます。

- ・ タイマモード                                  内部カウントソースをカウントするモード
- ・ イベントカウンタモード                      外部からのパルス、他のタイマのオーバフロー、または他のタイマのアンダフローをカウントするモード
- ・ パルス周期測定モード、パルス幅測定モード                  外部パルスの周期またはパルス幅を測定するモード

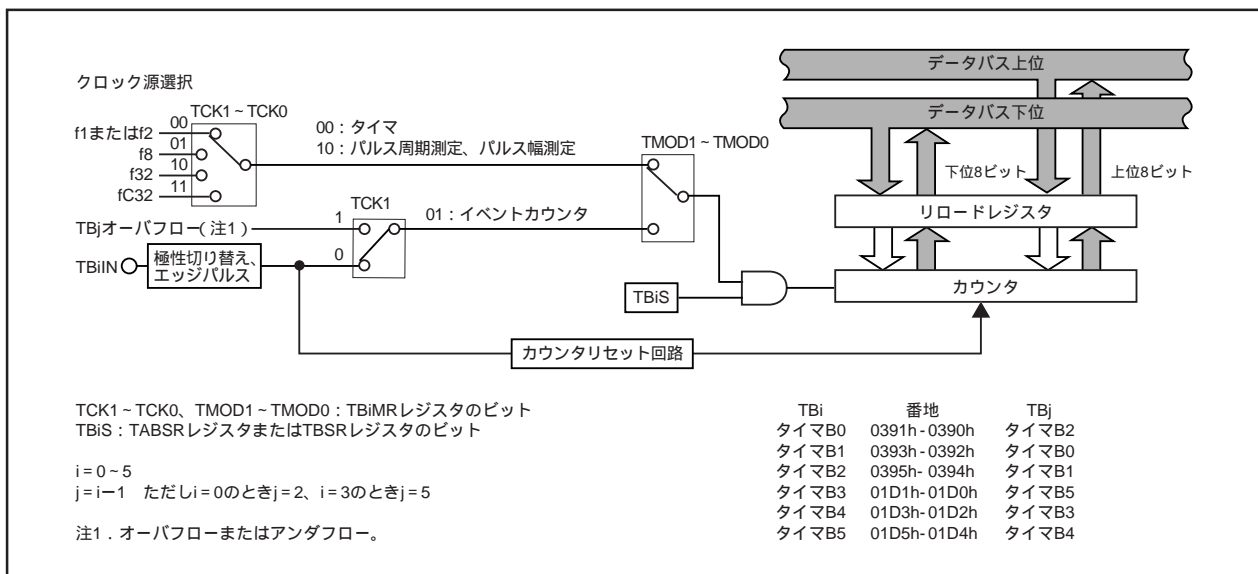
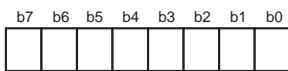


図13.15 タイマBブロック図

タイマBiモードレジスタ(i=0~5)

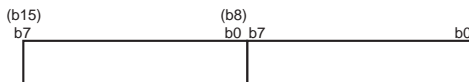


シンボル	アドレス	リセット後の値
TB0MR ~ TB2MR	039Bh ~ 039Dh番地	00XX0000b
TB3MR ~ TB5MR	01DBh ~ 01DDh番地	00XX0000b

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
TMOD0	動作モード選択ビット	b1 b0 00: タイマモード 01: イベントカウンタモード 10: パルス周期測定モード、 パルス幅測定モード 11: 設定しないでください	RW
TMOD1		RW	
MR0	動作モードによって機能が異なる		RW
MR1			RW
MR2			RW (注1)
MR3			RO (注2)
TCK0	カウントソース選択ビット	(動作モードによって機能が異なる)	RW
TCK1			RW

注1. タイマB0、タイマB3。  
注2. タイマB1、タイマB2、タイマB4、タイマB5。

タイマBiレジスタ(i=0~5) (注1)



シンボル	アドレス	リセット後の値
TB0	0391h -0390h 番地	不定
TB1	0393h -0392h 番地	不定
TB2	0395h -0394h 番地	不定
TB3	01D1h -01D0h 番地	不定
TB4	01D3h -01D2h 番地	不定
TB5	01D5h -01D4h 番地	不定

モード	機能	設定範囲	RW
タイマモード	設定値をnとすると、カウントソースをn+1分周する	0000h ~ FFFFh	RW
イベントカウンタモード	設定値をnとすると、カウントソースをn+1分周する(注2)	0000h ~ FFFFh	RW
パルス周期測定モード パルス幅測定モード	パルス周期またはパルス幅を測定する	-	RO

注1. 16ビット単位でアクセスしてください。  
注2. 外部からのパルス、他のタイマのオーバフロー、または他のタイマのアンダフローをカウントします。

図13.16 TB0MR ~ TB5MR、TB0 ~ TB5レジスタ

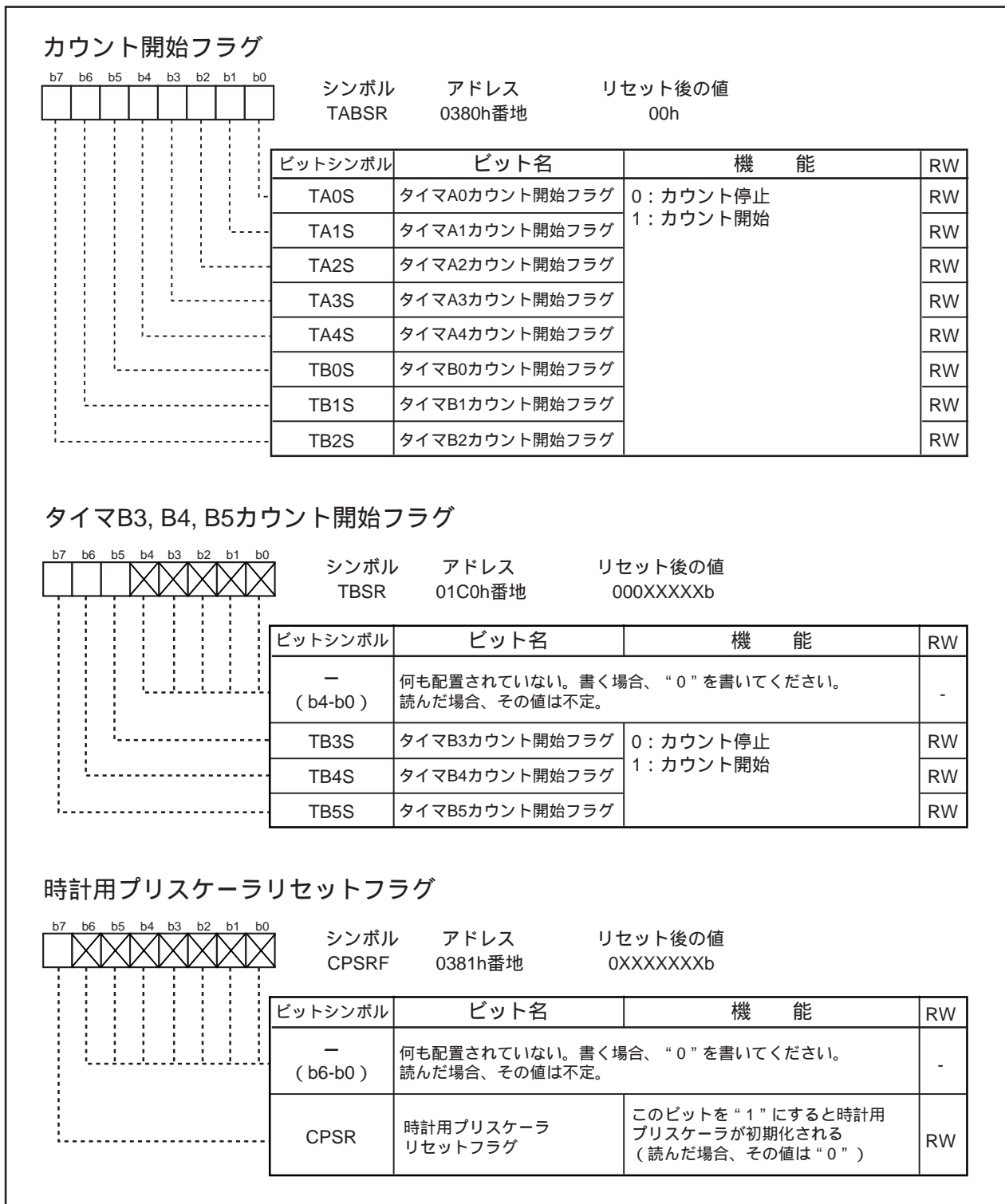


図13.17 TABSR、TBSR、CPSRFレジスタ

### 13.2.1 タイマモード

内部で生成されたカウントソースをカウントするモードです。

表13.6にタイマモードの仕様、図13.18にタイマモード時のTBiMRレジスタを示します。

表13.6 タイマモードの仕様

項目	仕様
カウントソース	f1、f2、f8、f32、fC32
カウント動作	・ダウンカウント ・アンダフロー時リロードレジスタの内容をリロードしてカウントを継続
分周比	1/(n+1) n: TBiレジスタの設定値 0000h ~ FFFFh
カウント開始条件	TBiSビット(注1)を“1”(カウント開始)にする
カウント停止条件	TBiSビットを“0”(カウント停止)にする
割り込み要求発生タイミング	アンダフロー時
TBiIN端子機能	入出力ポート
タイマの読み出し	TBiレジスタを読むと、カウント値が読める
タイマの書き込み	・カウント停止中とカウント開始後1回目のカウントソースが入力されるまで TBiレジスタに書くと、リロードレジスタ、カウンタの両方に書かれる ・カウント中(ただし、1回目のカウントソース入力後) TBiレジスタに書くと、リロードレジスタに書かれる(次のリロード時に転送)

i = 0 ~ 5

注1. TB0S ~ TB2SビットはTABSRレジスタのビット5~7、TB3S ~ TB5SビットはTBSRレジスタのビット5~7です。

タイマBiモードレジスタ(i = 0 ~ 5)		シンボル	アドレス	リセット後の値
		TB0MR ~ TB2MR	039Bh ~ 039Dh番地	00XX0000b
		TB3MR ~ TB5MR	01DBh ~ 01DDh番地	00XX0000b
ビットシンボル	ビット名	機能		RW
TMOD0	動作モード選択ビット	b1 b0		RW
TMOD1		00: タイマモード		RW
MR0	タイマモードでは無効。 “0”または“1”いずれでも可。			RW
MR1				RW
MR2		TB0MR、TB3MRレジスタの場合 タイマモードでは“0”にしてください。		RW
		TB1MR、TB2MR、TB4MR、TB5MRレジスタの場合 何も配置されていない。 書く場合、“0”を書いてください。読んだ場合、その値は不定。		-
MR3		タイマモードで書く場合、“0”を書いてください。 タイマモードで読んだ場合、その値は不定。		RO
TCK0	カウントソース選択ビット	b7 b6		RW
TCK1		00: f1またはf2(注1) 01: f8 10: f32 11: fC32		RW

注1. PCLKRレジスタのPCLK0ビットで選択してください。

図13.18 タイマモード時のTBiMRレジスタ

### 13.2.2 イベントカウンタモード

外部信号、他のタイマのオーバフロー、または他のタイマのアンダフローをカウントするモードです。  
表13.7にイベントカウンタモードの仕様、図13.19にイベントカウンタモード時のTBiMRレジスタを示します。

表13.7 イベントカウンタモードの仕様

項目	仕様
カウントソース	<ul style="list-style-type: none"> <li>• TBiIN端子に入力された外部信号( カウントソースの有効エッジには立ち上がり、立ち下がり、または立ち下がりと立ち上がりをプログラムによって選択可能)</li> <li>• タイマBjのオーバフローまたはアンダフロー</li> </ul>
カウント動作	<ul style="list-style-type: none"> <li>• ダウンカウント</li> <li>• アンダフロー時は、リロードレジスタの内容をリロードしてカウントを継続</li> </ul>
分周比	• $1/(n+1)$ n: TBiレジスタの設定値 0000h ~ FFFFh
カウント開始条件	TBiSビット(注1)を“1”(カウント開始)にする
カウント停止条件	TBiSビットを“0”(カウント停止)にする
割り込み要求発生タイミング	アンダフロー時
TBiIN端子機能	カウントソース入力
タイマの読み出し	TBiレジスタを読むと、カウント値が読める
タイマの書き込み	<ul style="list-style-type: none"> <li>• カウント停止中とカウント開始後1回目のカウントソースが入力されるまで TBiレジスタに書くと、リロードレジスタ、カウンタの両方に書かれる</li> <li>• カウント中(ただし、1回目のカウントソース入力後) TBiレジスタに書くと、リロードレジスタに書かれる(次のリロード時に転送)</li> </ul>

$i = 0 \sim 5$

$j = i - 1$ 、ただし  $i = 0$  のとき  $j = 2$ 、 $i = 3$  のとき  $j = 5$

注1. TB0S ~ TB2SビットはTABSРレジスタのビット5 ~ 7、TB3S ~ TB5SビットはTBSRレジスタのビット5 ~ 7です。

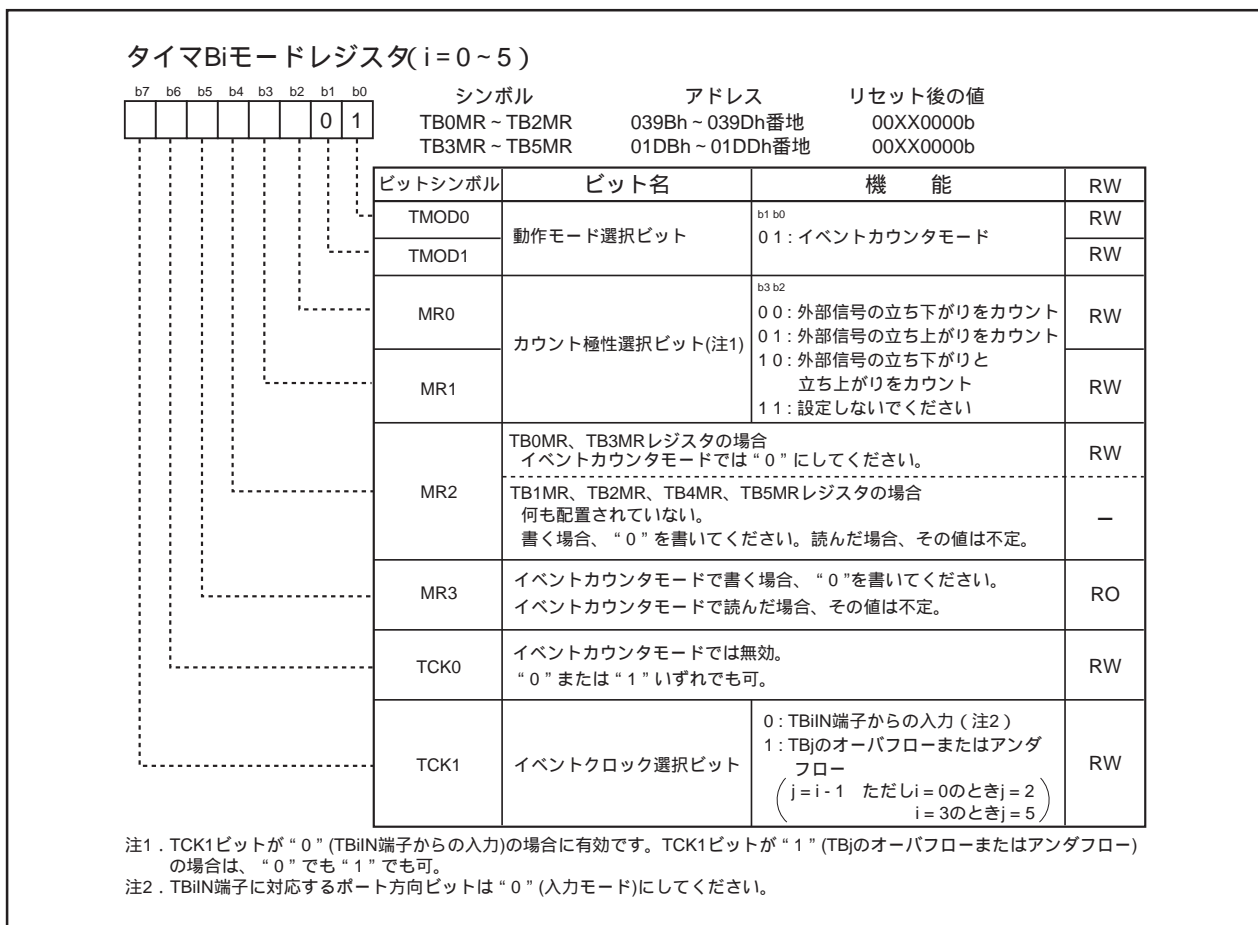


図13.19 イベントカウンタモード時のTBiMRレジスタ

### 13.2.3 パルス周期測定、パルス幅測定モード

外部信号のパルス周期、またはパルス幅を測定するモードです。

表13.8にパルス周期測定モード、パルス幅測定モードの仕様、図13.20にパルス周期測定モード、パルス幅測定モード時のTBiMRレジスタ、図13.21にパルス周期測定時の動作図、図13.22にパルス幅測定時の動作図を示します。

表13.8 パルス周期測定モード、パルス幅測定モードの仕様

項目	仕様
カウントソース	f1、f2、f8、f32、fC32
カウント動作	<ul style="list-style-type: none"> <li>・アップカウント</li> <li>・測定パルスの有効エッジで、リロードレジスタにカウンタの値を転送し、カウンタの値を“ 0000h ”にしてカウントを継続</li> </ul>
カウント開始条件	TBiSビット(注1)を“ 1 ”(カウント開始)にする
カウント停止条件	TBiSビットを“ 0 ”(カウント停止)にする
割り込み要求発生タイミング	<ul style="list-style-type: none"> <li>・測定パルスの有効エッジ入力時(注2)</li> <li>・オーバーフロー時。オーバーフローと同時にTBiMRレジスタのMR3ビットが“ 1 ”(オーバーフローあり)になる。TBiSビットが“ 1 ”(カウント開始)のとき、MR3ビットが“ 1 ”になった後の次のカウントタイミング以降に、TBiMRレジスタに書くと、MR3ビットは“ 0 ”(オーバーフローなし)になる</li> </ul>
TBiIN端子機能	測定パルス入力
タイマの読み出し	TBiレジスタを読むと、リロードレジスタの内容(測定結果)が読める(注3)
タイマの書き込み	TBiレジスタに書いた値は、リロードレジスタにもカウンタにも書かれない

i = 0 ~ 5

注1 . TB0S ~ TB2SビットはTABS Rレジスタのビット5 ~ 7、TB3S ~ TB5SビットはTBS Rレジスタのビット5 ~ 7です。

注2 . カウント開始後1回目の有効エッジ入力時は、割り込み要求は発生しません。

注3 . カウント開始後2回目の有効エッジ入力までは、TBiレジスタを読んでも値は不定です。

タイマBiモードレジスタ(i=0~5)

シンボル	アドレス	リセット後の値
TB0MR ~ TB2MR	039Bh ~ 039Dh番地	00XX0000b
TB3MR ~ TB5MR	01DBh ~ 01DDh番地	00XX0000b

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
TMOD0	動作モード選択ビット	b1 b0 10: パルス周期測定モード、パルス幅測定モード	RW
TMOD1			RW
MR0	測定モード選択ビット	b3 b2 00: パルス周期測定 (測定パルスの立ち下がりから次の立ち上がり間の測定) 01: パルス周期測定 (測定パルスの立ち上がりから次の立ち上がり間の測定) 10: パルス幅測定 (測定パルスの立ち下がりから次の立ち上がり間の測定と立ち上がりから次の立ち下がり間の測定) 11: 設定しないでください	RW
MR1			RW
MR2			TB0MR、TB3MRレジスタの場合 パルス周期測定モード、パルス幅測定モードでは“0”にしてください。 TB1MR、TB2MR、TB4MR、TB5MRレジスタの場合 何も配置されていない。 書く場合、“0”を書いてください。読んだ場合、その値は不定。
MR3	タイマBiオーバフローフラグ(注1)	0: オーバフローなし 1: オーバフローあり	RO
TCK0	カウントソース選択ビット	b7 b6 00: f1またはf2(注2) 01: f8 10: f32 11: fC32	RW
TCK1			RW

注1. リセット後は不定です。TBiSビットが“1”(カウント開始)のとき、MR3ビットが“1”(オーバフローあり)になった後の次のカウントタイミング以降に、TBiMRレジスタに書くと、MR3ビットは“0”(オーバフローなし)になります。MR3ビットをプログラムで“1”にできません。TB0S ~ TB2SビットはTABSРレジスタのビット5~7、TB3S ~ TB5SビットはTBSRレジスタのビット5~7です。

注2. PCLKRレジスタのPCLK0ビットで選択してください。

図13.20 パルス周期測定モード、パルス幅測定モード時のTBiMRレジスタ



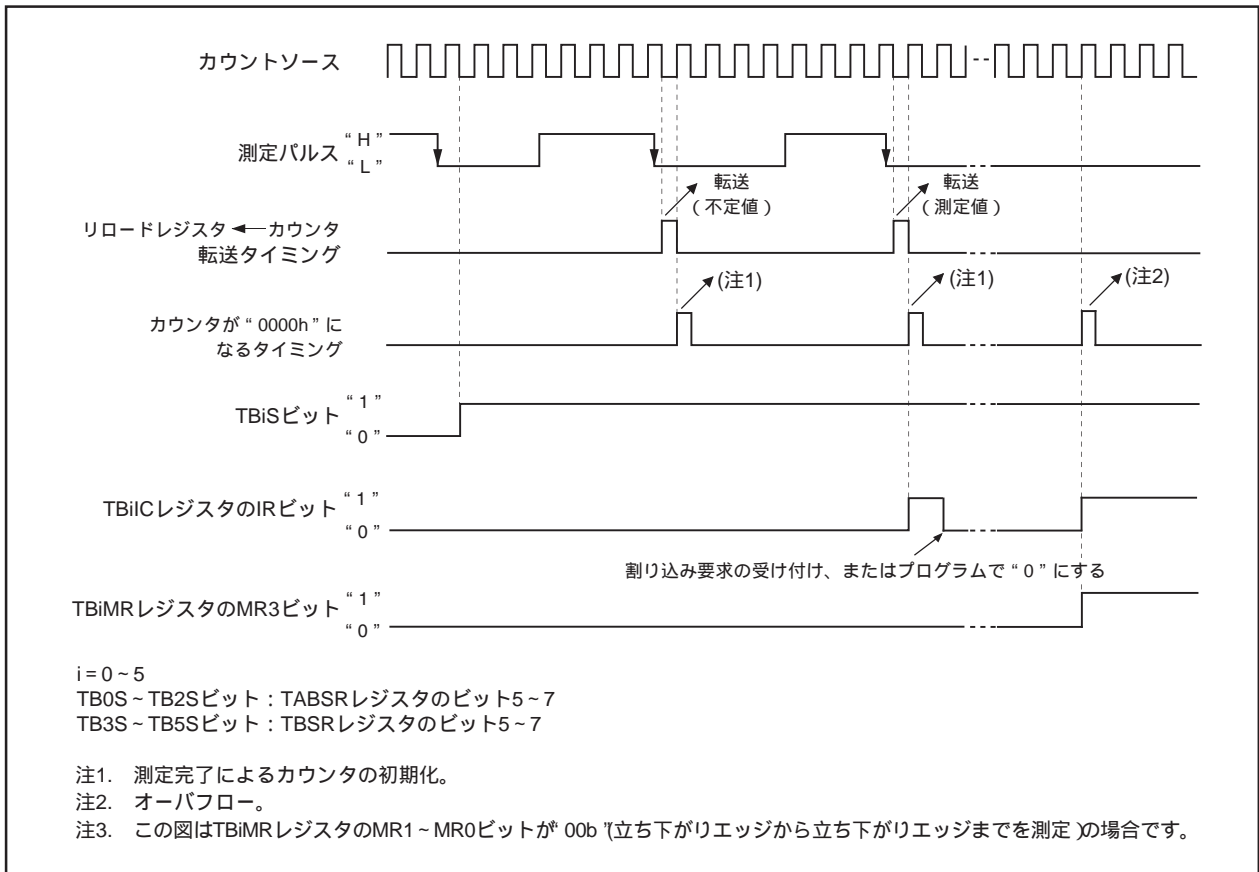


図13.21 パルス周期測定時の動作図

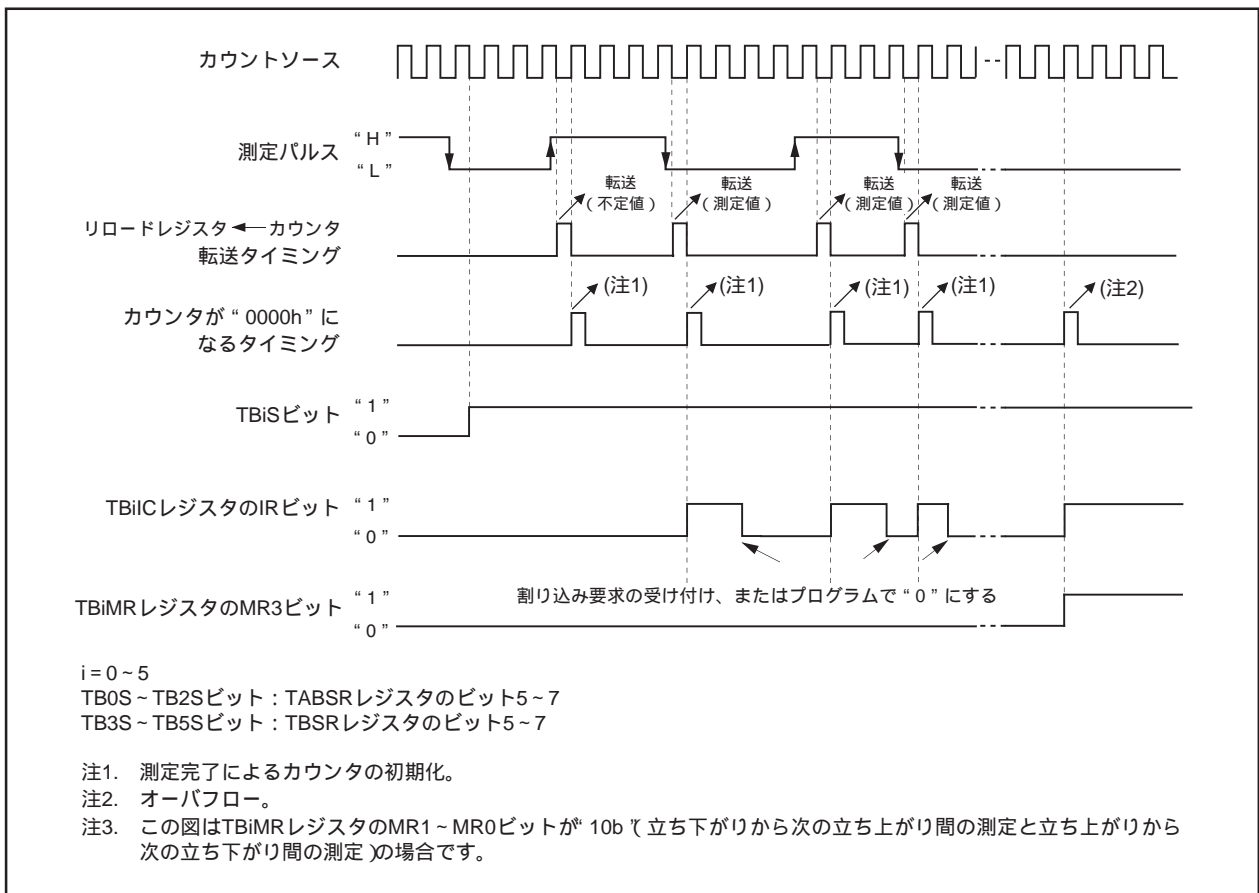


図13.22 パルス幅測定時の動作図

## 14. 三相モータ制御用タイマ機能

タイマA1、A2、A4、B2を使用して三相モータ駆動波形を出力できます。

表14.1に三相モータ制御用タイマ機能の仕様、図14.1に三相モータ制御用タイマ機能ブロック図、図14.2～図14.8に三相モータ制御用タイマ機能関連レジスタを示します。

表14.1 三相モータ制御用タイマ機能の仕様

項目	仕様
三相波形出力端子	6本(U、 $\bar{U}$ 、V、 $\bar{V}$ 、W、 $\bar{W}$ )
強制遮断入力(注1)	NMI端子に“L”を入力
使用タイマ	タイマA4、A1、A2(ワンショットタイマモードで使用) ・タイマA4：U、 $\bar{U}$ 相波形制御 ・タイマA1：V、 $\bar{V}$ 相波形制御 ・タイマA2：W、 $\bar{W}$ 相波形制御 タイマB2(タイマモードで使用) ・搬送波周期制御 短絡防止タイマ(8ビットタイマ3本、リロードレジスタ共用) ・短絡防止時間制御
出力波形	三角波変調、鋸波変調 ・1周期すべて“H”または“L”出力可能 ・正相レベルと逆相レベルを独立設定可能
搬送波周期	三角波変調：カウントソース × (m+1) × 2 鋸波変調：カウントソース × (m+1) m：TB2レジスタ設定値。0000h ~ FFFFh カウントソース：f1、f2、f8、f32、fC32
三相PWM出力幅	三角波変調：カウントソース × n × 2 鋸波変調：カウントソース × n n：TA4、TA1、TA2(INV11ビットが“1”のときはTA4、TA1、TA11、TA2、TA21)レジスタ設定値。0001h ~ FFFFh カウントソース：f1、f2、f8、f32、fC32
短絡防止時間(幅)	カウントソース × p、または短絡防止時間なし p：DTTレジスタ設定値。01h ~ FFh カウントソース：f1、f2、f1の2分周、f2の2分周
アクティブレベル	“H”または“L”選択可能
正逆同時アクティブ禁止機能	正逆同時アクティブ禁止機能あり。正逆同時アクティブ検出機能あり
割り込み頻度	タイマB2割り込みは、搬送波周期ごと～搬送波周期15回ごと選択

注1. NMI入力による強制遮断はTB2SCレジスタのIVPCR1ビットが“1”(NMI端子入力による三相出力強制遮断を許可)のとき有効です。IVPCR1ビットが“1”のとき、 $\bar{NMI}$ 端子に“L”が入力されると、対象端子は使用している機能に関係なく、ハイインピーダンス状態になります。

対象端子

- ・ P7\_2/CLK2/TA1OUT/V
- ・ P7\_3/CTS2/RTS2/TA1IN/ $\bar{V}$
- ・ P7\_4/TA2OUT/W
- ・ P7\_5/TA2IN/ $\bar{W}$
- ・ P8\_0/TA4OUT/U
- ・ P8\_1/TA4IN/ $\bar{U}$

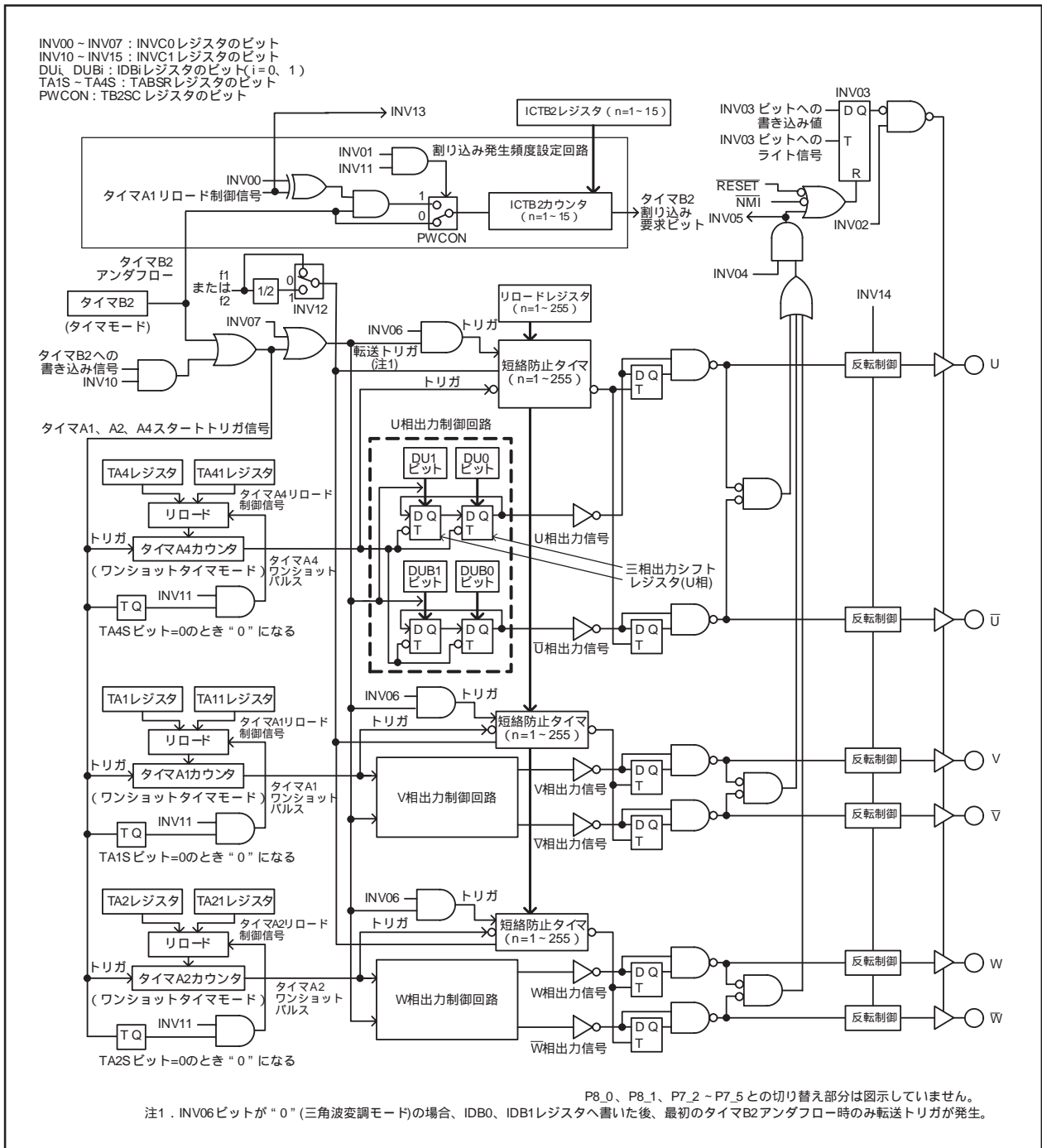


図14.1 三相モータ制御用タイマ機能ブロック図

### 三相PWM制御レジスタα(注1)

b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0	シンボル INVC0	アドレス 01C8h番地	リセット後の値 00h	
								ビット シンボル	ビット名	機能	RW
								INV00	割り込み有効出力 極性選択ビット	0 : タイマA1リロード制御信号の立ち上がりで ICTB2カウンタのカウントを1進める 1 : タイマA1リロード制御信号の立ち下がり でICTB2カウンタのカウントを1進める (注2)	RW
								INV01	割り込み有効出力 指定ビット (注3)	0 : タイマB2アンダフローでICTB2カウンタ のカウントを1進める 1 : INV00ビットで選択 (注2)	RW
								INV02	モード選択ビット(注4)	0 : 三相モータ制御用タイマ機能を使用しない 1 : 三相モータ制御用タイマ機能 (注5)	RW
								INV03	出力制御ビット	0 : 三相モータ制御用タイマ出力禁止 (注5) 1 : 三相モータ制御用タイマ出力許可 (注6)	RW
								INV04	正逆相同時アクティブ 出力禁止機能許可ビット	0 : 同時アクティブ出力許可 1 : 同時アクティブ出力禁止	RW
								INV05	正逆相同時アクティブ 出力検出フラグ	0 : 未検出 1 : 検出 (注7)	RW
								INV06	変調モード選択ビット (注8)	0 : 三角波変調モード 1 : 鋸波変調モード (注9)	RW
								INV07	ソフトウェアトリガ 選択ビット	このビットに"1"を書くと転送トリガが発生 する。INV06ビットが"1"の場合、短絡防止 タイマへのトリガも発生する。 読んだ場合、その値は"0"。	RW

注1 . このレジスタはPRCRレジスタのPRC1ビットを"1" (書き込み許可)にした後で書き換えてください。また、INV00 ~ INV02、INV06ビットは、タイマA1、A2、A4、B2が停止中に書き換えてください。

注2 . INVC1レジスタのINV11ビットが"1" (三相モード1) のとき有効。"0" (三相モード0) のときは、INV00、INV01ビットに関係なくタイマB2アンダフローごとにICTB2カウンタのカウントを1進めます。

INV01ビットを"1"にする場合、タイマA1カウント開始フラグを最初のタイマB2アンダフローまでに"1"にしてください。INV00ビットを"1"にする場合、ICTB2カウンタの設定値をnとすると、最初の割り込みはタイマB2アンダフローのn-1回目で発生し、2回目以降の割り込みはタイマB2アンダフローのn回目ごとに発生します。

注3 . このビットに"1"を書く場合は、ICTB2レジスタに値を設定してから書いてください。

注4 . INV02ビットを"1"にすると、短絡防止タイマやU、V、W相出力制御回路、ICTB2カウンタが動作します。

注5 . U、 $\bar{U}$ 、V、 $\bar{V}$ 、W、 $\bar{W}$ 端子(端子を共用している他の出力機能に設定している場合も含む)は、INV02ビットを"1" (三相モータ制御用タイマ機能)にし、各ポートの方向レジスタを入力で、かつINV03ビットを"0" (三相モータ制御用タイマ出力禁止)にすると、すべてハインピーダンスになります。

INV03ビットが"1"のとき、U/V/W対応端子は、三相PWM出力を行います。

注6 . INV03ビットは次のとき"0"になります。

- ・リセット
- ・INV04ビットが"1"のとき、同時アクティブになった場合
- ・プログラムで"0"にしたとき
- ・NMI端子入力か" H "から" L "に変化したとき

INV04ビットとINV05ビットがともに"1"のとき、INV03ビットは"0"になります。

注7 . プログラムで"1"は書けません。このビットを"0"にする場合は、INV04ビットに"0"を書いてください。

注8 . INV06ビットの影響は下表のとおりです。

項目	INV06 = 0の場合	INV06 = 1の場合
モード	三角波変調モード	鋸波変調モード
IDB0、IDB1レジスタから三相出力 シフトレジスタへの転送タイミング	IDB0、IDB1レジスタに書いた後、転送 トリガに同期して1回のみ転送	転送トリガごとに転送
INV16 = 0の場合の短絡防止タイマ トリガタイミング	タイマA1、A2、A4のワンショット パルスの立ち下がりに同期	タイマA1、A2、A4のワンショットパルス の立ち下がり、転送トリガに同期
INV13ビット	INV11 = 1かつINV06 = 0のとき有効	無効

転送トリガ : タイマB2アンダフローとINV07ビットへの書き込み、またはINV10 = 1のときのTB2レジスタへの書き込み

注9 . INV06ビットが"1"の場合、INV11ビットを"0" (三相モード0)、TB2SCレジスタのPWCONビットを"0" (タイマB2のアンダフローでタイマB2リロード) にしてください。

図14.2 INVC0レジスタ

### 三相PWM制御レジスタ1(注1)

b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0	シンボル	アドレス	リセット後の値	
0								INVC1	01C9h番地	00h	
								ビットシンボル	ビット名	機能	RW
								INV10	タイマA1, A2, A4スタートトリガ選択ビット	0: タイマB2アンダフロー 1: タイマB2アンダフローと、TB2レジスタへの書き込み	RW
								INV11	タイマA1-1, A2-1, A4-1制御ビット (注2)	0: 三相モード0 (注3) 1: 三相モード1	RW
								INV12	短絡防止タイマカウンツォンス選択ビット	0: f1またはf2 (注6) 1: f1の2分周またはf2の2分周	RW
								INV13	搬送波状態検出フラグ (注4)	0: タイマA1リロード制御信号が"0" 1: タイマA1リロード制御信号が"1"	RO
								INV14	出力極性制御ビット	0: 出力波形" L "アクティブ 1: 出力波形" H "アクティブ	RW
								INV15	短絡防止時間無効ビット	0: 短絡防止時間有効 1: 短絡防止時間無効	RW
								INV16	短絡防止時間タイマトリガ選択ビット	0: タイマ( A4, A1, A2 )のワンショットパルスの立ち下がり (注5) 1: 三相出力シフトレジスタ(U, V, W相)出力の立ち上がり	RW
								(b7)	予約ビット	"0"にしてください	RW

注1 . このレジスタはPRCRレジスタのPRC1ビットを"1" (書き込み許可) にした後で書き換えてください。また、このレジスタはタイマA1、A2、A4、B2が停止中に書き換えてください。

注2 . INV11ビットの影響は下表のとおりです。

項目	INV11 = 0の場合	INV11 = 1の場合
モード	三相モード0	三相モード1
TA11、TA21、TA41レジスタ	使用しない	使用する
INVC0レジスタのINV00ビット、INV01ビット	無効。INV00、INV01ビットの値に関係なく、	有効
INV13ビット	無効	INV11 = 1かつINV06 = 0のとき有効

注3 . INVC0レジスタのINV06ビットが"1" (鋸波変調モード) の場合は、INV11ビットを"0" (三相モード0) にしてください。また、INV11ビットが"0" の場合、TB2SCレジスタのPWCONビットを"0" (タイマB2のアンダフローでタイマB2リロード) にしてください。

注4 . INV13ビットはINV06ビットが"0" (三角波変調モード) かつINV11ビットが"1" (三相モード1) のときのみ有効です。

注5 . 次の条件がすべて当てはまる場合は、INV16ビットを"1" (短絡防止タイマのトリガは三相出力シフトレジスタの出力の立ち上がり) にしてください。

- ・INV15ビットが"0" (短絡防止時間有効)
  - ・INV03ビットが"1" (三相モータ制御用タイマ出力許可) のときは、常にDij (i : U、VまたはW、j : 0、1) ビットとDiBjビットの値が異なる(短絡防止時間以外の期間、正相と逆相は常に逆のレベルを出力する)。
- また、上記の条件のいずれかがあてはまらない場合は、INV16ビットを"0" (短絡防止タイマのトリガはタイマのワンショットパルスの立ち下がり) にしてください。

注6 . PCLKRレジスタのPCLK0ビットで選択してください。

図14.3 INVC1レジスタ

### 三相出力バッファレジスタ*i* (*i* = 0、1) (注1)

b7 b6 b5 b4 b3 b2 b1 b0

0	0						
---	---	--	--	--	--	--	--

シンボル                      アドレス

IDB0                          01CAh番地

IDB1                          01CBh番地

リセット後の値

00111111b

00111111b

ビットシンボル	ビット名	機 能	RW
DUi	U相出力バッファ <i>i</i>	出力レベルを書いてください。 0: アクティブレベル 1: アクティブでないレベル 読んだ場合は三相出力シフトレジスタの値を読める。	RW
DUBi	$\bar{U}$ 相出力バッファ <i>i</i>		RW
DVi	V相出力バッファ <i>i</i>		RW
DVBi	$\bar{V}$ 相出力バッファ <i>i</i>		RW
DWi	W相出力バッファ <i>i</i>		RW
DWBi	$\bar{W}$ 相出力バッファ <i>i</i>		RW
(b7-b6)	予約ビット		"0" にしてください

注1 . IDB0、IDB1レジスタの値は転送トリガで三相出力シフトレジスタに転送されます。転送トリガ後、IDB0レジスタに書いた値が初めに各相出力信号となり、次にタイマA1、A2、A4ワンショットパルスの立ち下がりIDB1レジスタに書いた値が各相出力信号となります。

### 短絡防止タイマ(注1、2)

b7    b0

--

シンボル                      アドレス

DTT                          01CCh番地

リセット後の値

不定

機 能	設定範囲	RW
設定値を <i>n</i> とすると、スタートトリガ後、INVC1レジスタのINV12ビットで選択したカウントソースを <i>n</i> 回カウントして停止する。 正逆相のうちアクティブでないレベルから、アクティブレベルに変化する相は、短絡防止タイマが停止するタイミングで変化する。	1 ~ 255	WO

注1 . このレジスタの書き込みはMOV 命令を使用してください。  
 注2 . INVC1レジスタのINV15ビットが 0 (短絡防止時間有効) のとき有効です。INV15ビットが 1 (短絡防止時間無効) のとき短絡防止時間はありません。DTTレジスタのスタートトリガは、INVC0レジスタのINV06ビットで選択してください。

図14.4 IDB0、IDB1、DTTレジスタ

## タイマAi、Ai-1レジスタ(i=1、2、4)(注1、2、3、4、5、6)

シンボル	アドレス	リセット後の値
TA1、TA2、TA4	0389h-0388h、038Bh-038Ah、038Fh-038Eh番地	不定
TA11、TA21、TA41(注7)	01C3h-01C2h、01C5h-01C4h、01C7h-01C6h番地	不定

機能	設定範囲	RW
設定値をnとすると、スタートトリガ後、カウントソースをn回カウントして停止する。タイマA1、A2、A4が停止するタイミングで正逆相が変化する。	0000h ~ FFFFh	WO

注1. 読み出し、書き込みは16ビット単位で実行してください。

注2. これらのレジスタに“0000h”を書いた場合、カウンタは動作せず、タイマAi割り込み要求は発生しません。

注3. これらのレジスタへの書き込みにはMOV命令を使用してください。

注4. INVC1レジスタのINV15ビットが\*0(短絡防止時間有効)の場合、正逆相のうちアクティブでないレベルからアクティブレベルに変化する相は、短絡防止タイマが停止するタイミングで変化します。

注5. INVC1レジスタのINV11ビットが\*0(三相モード0)の場合、タイマAiスタートトリガによってTAiレジスタの値がリロードレジスタに転送されます。

INV11ビットが\*1(三相モード1)の場合、タイマAiスタートトリガによって、まずTAi1レジスタの値が、次のタイマAiスタートトリガ時にTAiレジスタの値がリロードレジスタに転送されます。以降、TAi1レジスタの値とTAiレジスタの値が交互にリロードレジスタに転送されます。

注6. タイマB2アンダフローのタイミングで、これらのレジスタへ書かないでください。

注7. TAi1レジスタは次の手順で書いてください。

- (1) TAi1レジスタへ値を書く
- (2) タイマAiカウントソースの1サイクル分待つ
- (3) もう一度、TAi1レジスタへ同じ値を書く

## タイマB2レジスタ(注1)

シンボル	アドレス	リセット後の値
TB2	0395h-0394h番地	不定

機能	設定範囲	RW
設定値をnとすると、カウントソースをn+1分周する。アンダフローごとに、タイマA1、A2、A4をスタートさせる。	0000h ~ FFFFh	RW

注1. 読み出し、書き込みは16ビット単位で実行してください。

## ☒14.5 TA1、TA2、TA4、TA11、TA21、TA41、TB2レジスタ

### タイマB2割り込み発生頻度設定カウンタ(注1、2、3)

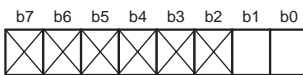


シンボル                      アドレス                      リセット後の値  
 ICTB2                              01CDh番地                      不定

機 能	設定範囲	RW
INVC0レジスタのINV01ビットが* 0 (タイマB2アンダフローごとにICTB2カウンタカウント)の場合、設定値をnとすると、n回目のタイマB2アンダフローごとにタイマB2割り込み要求が発生する。 INV01ビットが* 1 (ICTB2カウンタカウントタイミングはINV00ビットで選択)の場合、設定値をnとすると、INV00ビットで選択した条件に合うタイマB2アンダフローがn回発生するごとにタイマB2割り込み要求が発生する。	1 ~ 15	WO
何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。		-

- 注1 . ICTB2レジスタへは、MOV命令を使用して書いてください。  
 注2 . INVC0レジスタのINV01ビットが\* 1 の場合は、TABSレジスタのTB2Sビットが\* 0 (タイマB2カウント停止)のときに書いてください。  
 INV01ビットが\* 0 の場合は、TB2Sビットが\* 1 (タイマB2カウント開始)でも書けますが、タイマB2のアンダフローのタイミングで書かないでください。  
 注3 . INV00ビットを\* 1 にする場合、ICTB2カウンタの設定値をnとすると、最初の割り込みはn - 1回目のタイマB2アンダフローで発生し、2回目以降の割り込みはn回目のタイマB2アンダフローごとに発生します。

### タイマB2特殊モードレジスタ(注1)



シンボル                      アドレス                      リセット後の値  
 TB2SC                              039Eh番地                      XXXXXX00b

ビットシンボル	ビット名	機 能	RW
PWCON	タイマB2リロード タイミング切り替えビット	0 : タイマB2アンダフロー 1 : 奇数回目のタイマA出力(注2)	RW
IVPCR1	三相出力ポートNMI制御 ビット1(注3)	0 : NMI端子入力による三相出力強制遮断 (ハイインピーダンス)禁止 1 : NMI端子入力による三相出力強制遮断 (ハイインピーダンス)許可	RW
- (b7-b2)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は“0”。		-

- 注1 . このレジスタはPRCRレジスタのPRC1ビットを“1”(書き込み許可)にした後で書き換えてください。  
 注2 . INVC1レジスタのINV11ビットが\* 0 (三相モード)、またはINVC0レジスタのINV06ビットが\* 1 (鋸波変調モード)の場合は\* 0 (タイマB2アンダフロー)にしてください。  
 注3 . 対象端子は、 $\bar{U}(P8\_0/TA4OUT)$ 、 $\bar{U}(P8\_1/TA4IN)$ 、 $\bar{V}(P7\_2/CLK2/TA1OUT)$ 、 $\bar{V}(P7\_3/CTS2/RTS2/TA1IN)$ 、 $\bar{W}(P7\_4/TA2OUT)$ 、 $\bar{W}(P7\_5/TA2IN)$ 。IVPCR1ビットが\* 1 “のとき、NMI端子に“L”が入力されると対象端子は使用している機能に関係なく、ハイインピーダンスになります。強制遮断後は、NMI端子に“H”を入力し、IVPCR1ビットを“0”にすると強制遮断が解除されます。

図14.6 ICTB2、TB2SCレジスタ



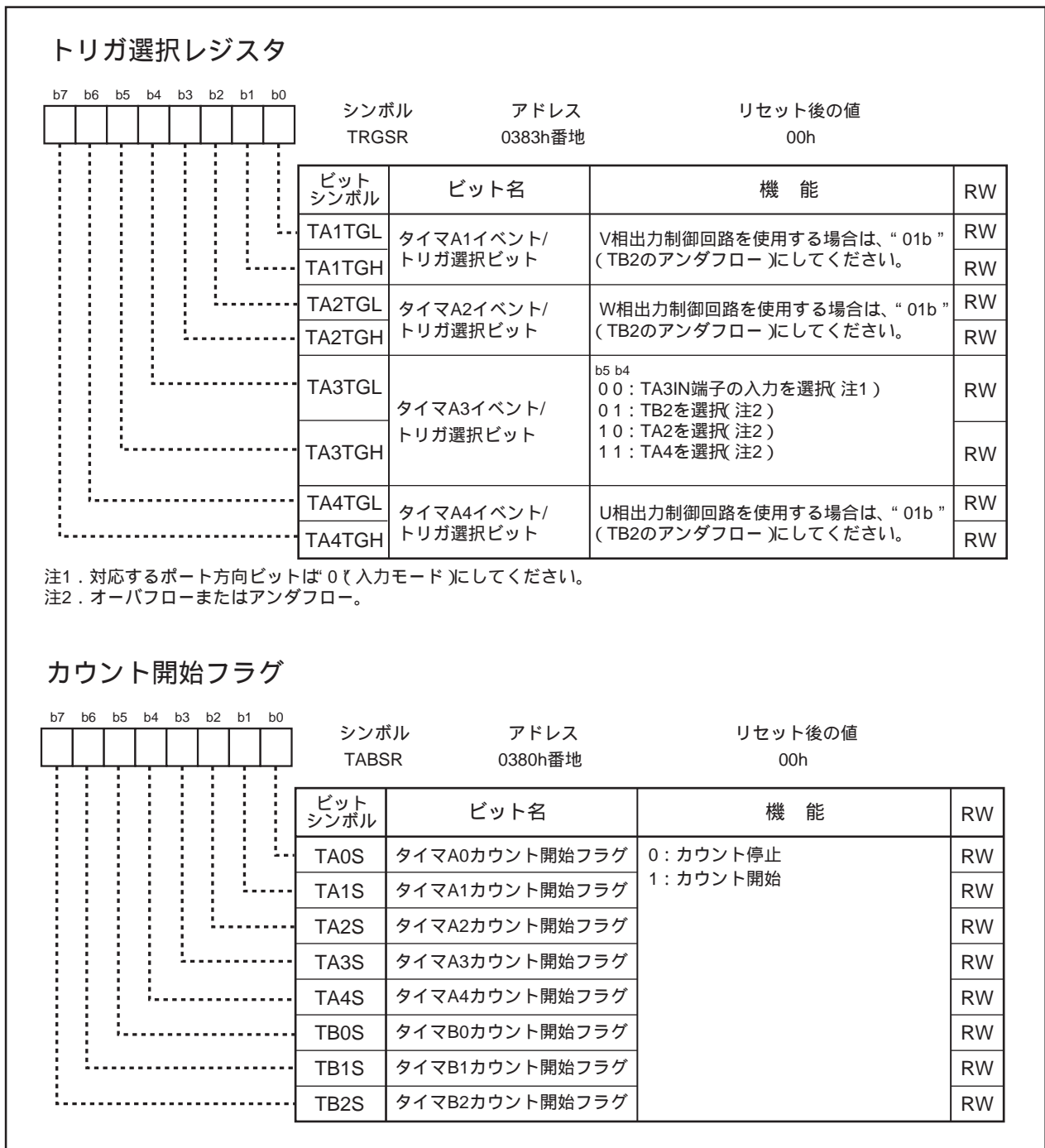


図14.7 TRGSR、TABSRレジスタ

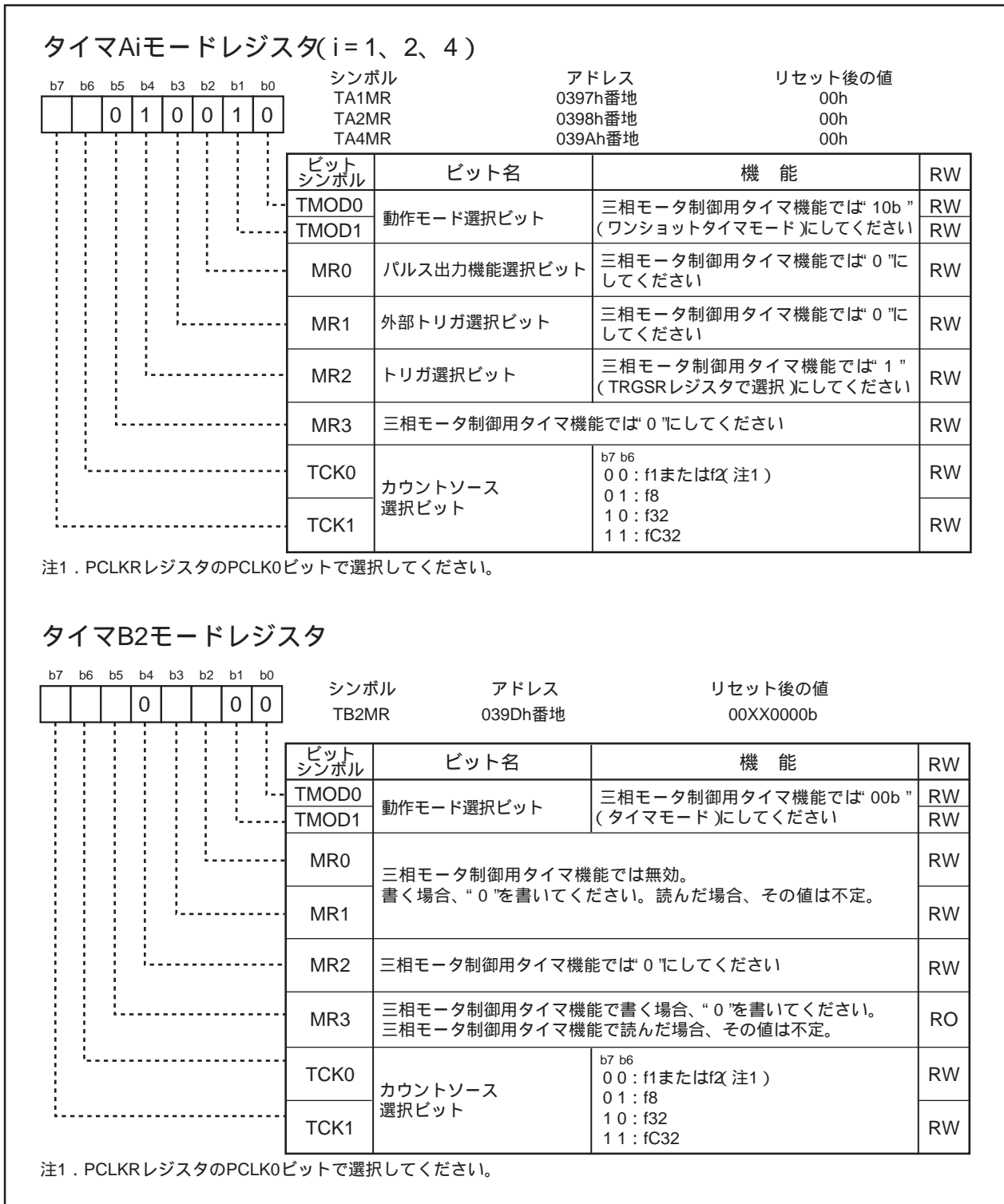


図14.8 TA1MR、TA2MR、TA4MR、TB2MRレジスタ

INVC0レジスタのINV02ビットを'1'にすると、三相モータ制御用タイマ機能になります。この機能では、タイマB2を搬送波制御に、タイマA4、A1、A2を三相PWM出力( U、 $\bar{U}$ 、V、 $\bar{V}$ 、W、 $\bar{W}$  )の制御に使用します。短絡防止時間は専用の短絡防止タイマで制御します。

図14.9に三角波変調動作例、図14.10に鋸波変調動作例を示します。

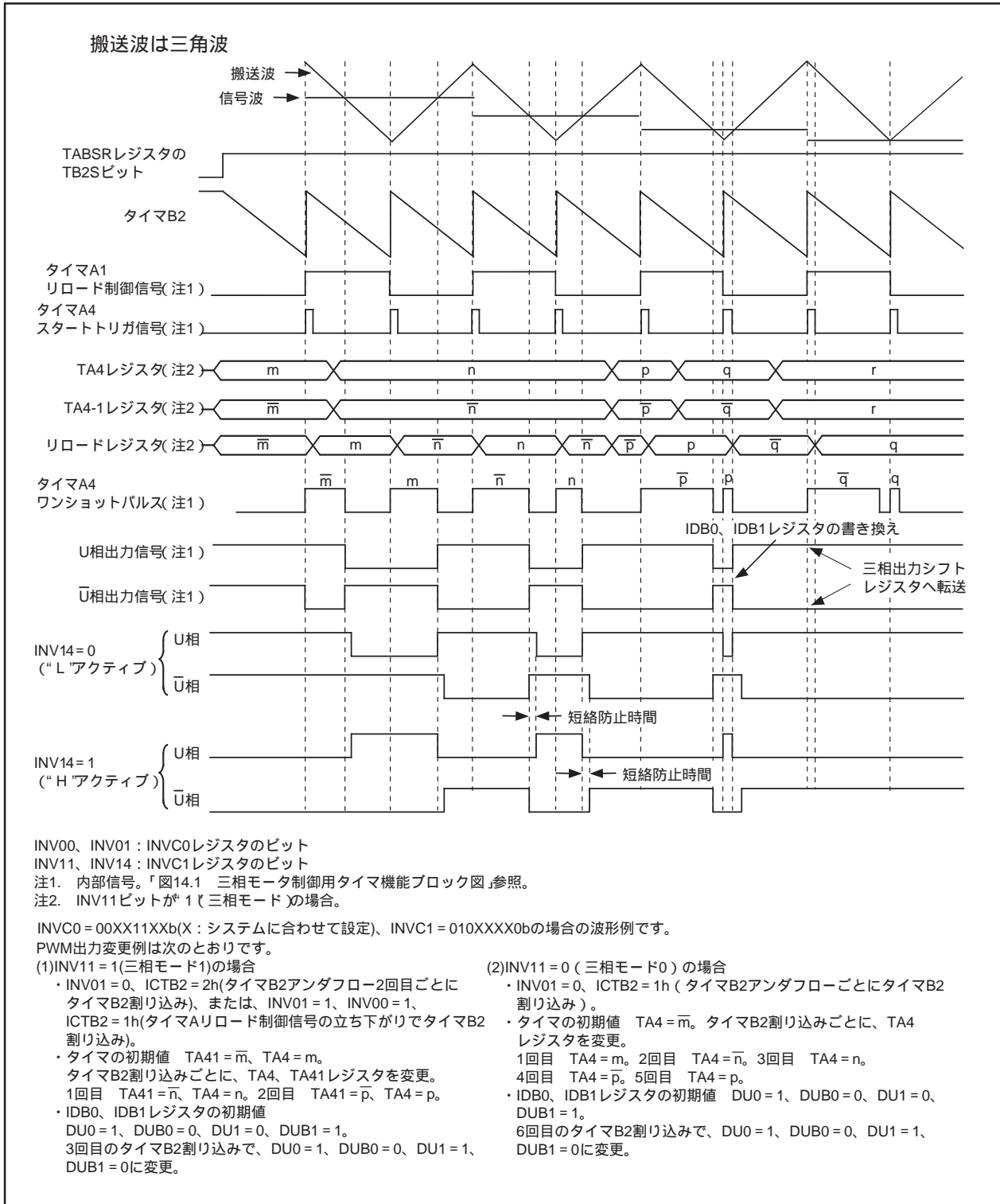


図14.9 三角波変調動作例

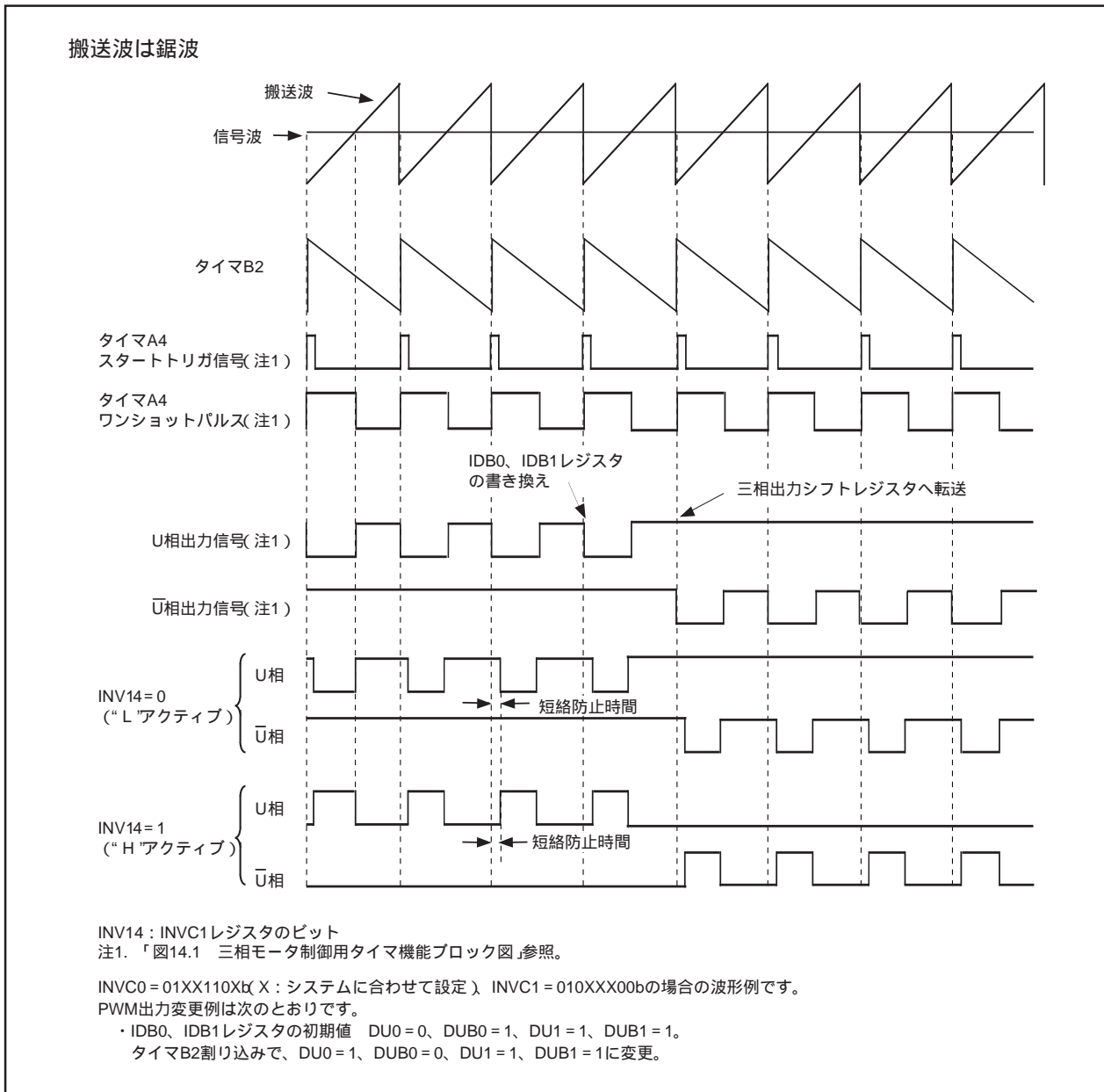


図14.10 鋸波変調動作例

## 15. シリアルインタフェース

シリアルインタフェースは、UART0～UART2、SI/O3の4チャンネルで構成しています。  
次にそれぞれについて説明します。

### 15.1 UART( $i=0\sim 2$ )

UART $i$ はそれぞれ専用の転送クロック発生用タイマを持ち、独立して動作します。

図15.1～図15.3にUART $i$ ブロック図、図15.4にUART $i$ 送受信部ブロック図を示します。

UART $i$ には、次のモードがあります。

- ・クロック同期形シリアルI/Oモード
- ・クロック非同期形シリアルI/Oモード(UARTモード)
- ・特殊モード1(I<sup>2</sup>Cモード)
- ・特殊モード2
- ・特殊モード3(バス衝突検出機能、IEモード)
- ・特殊モード4(SIMモード): UART2

図15.5～図15.10にUART $i$ 関連レジスタを示します。

レジスタの設定はモードごとの表を参照してください。

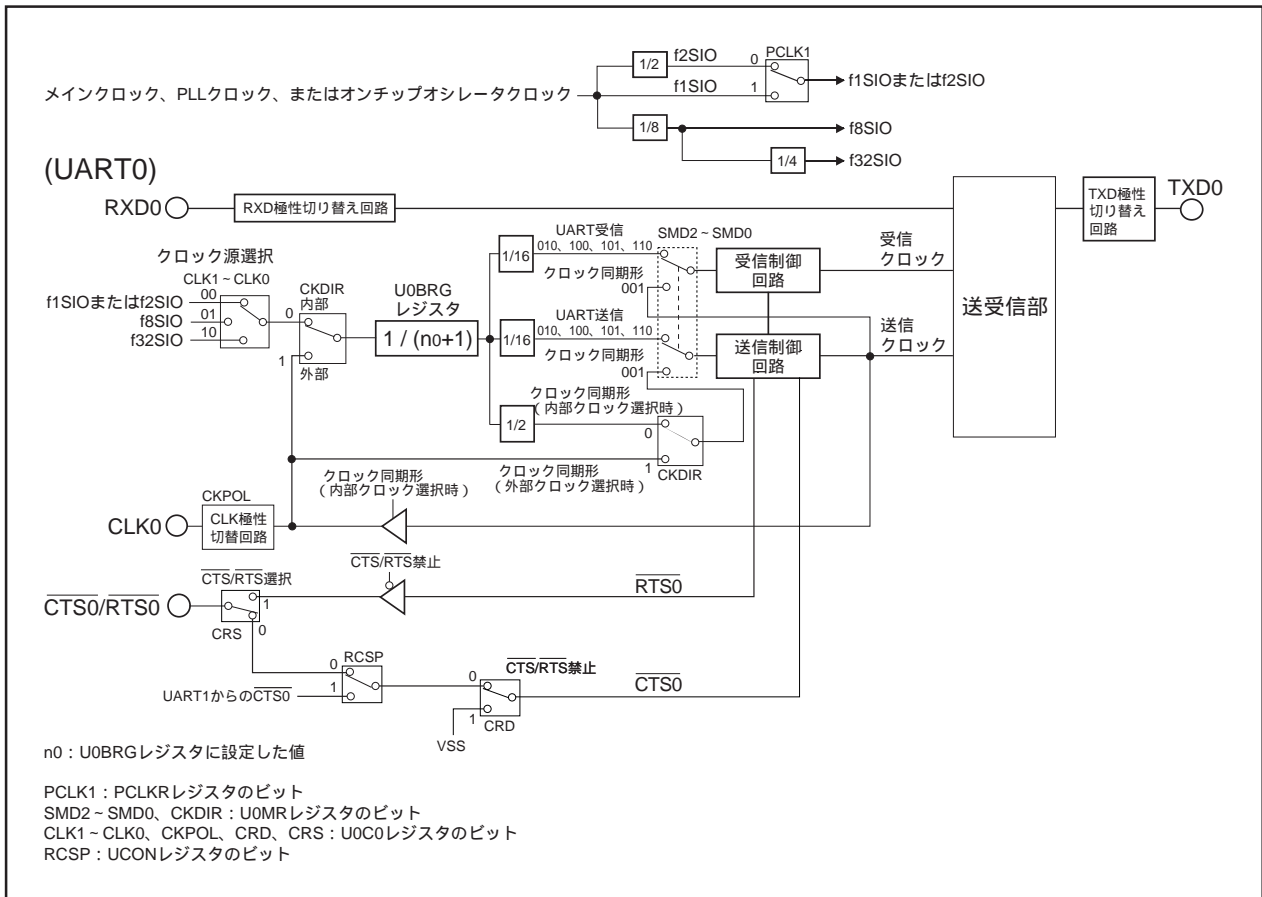


図15.1 UART0ブロック図

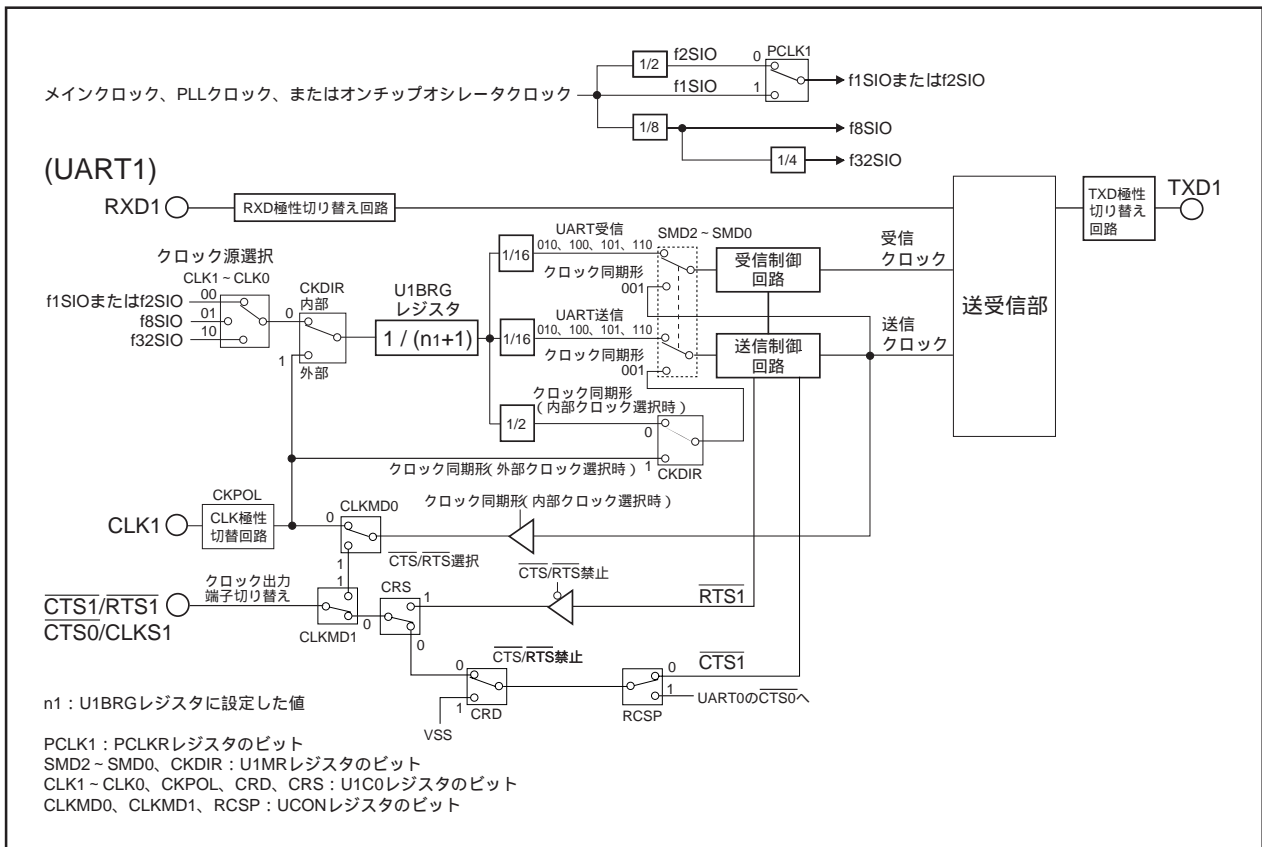


図15.2 UART1ブロック図

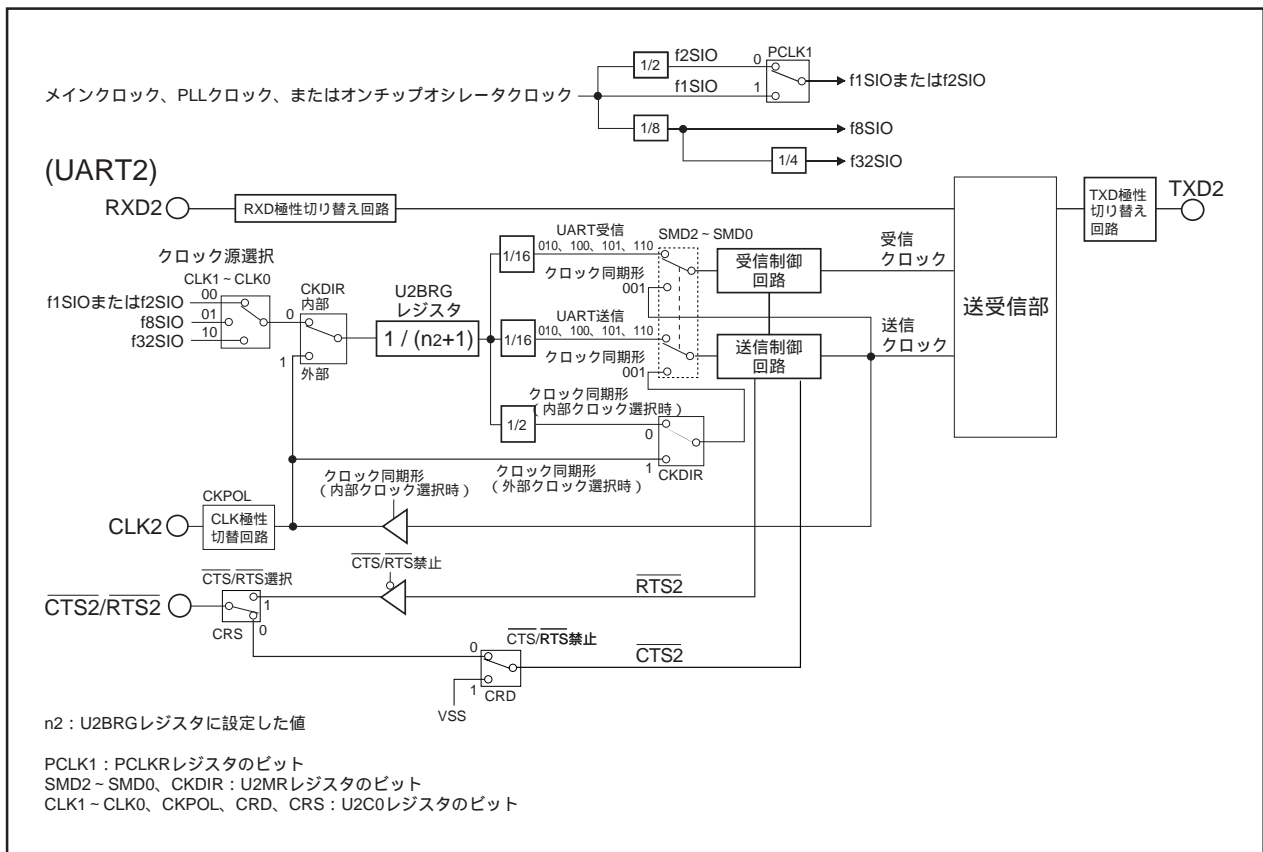


図15.3 UART2ブロック図

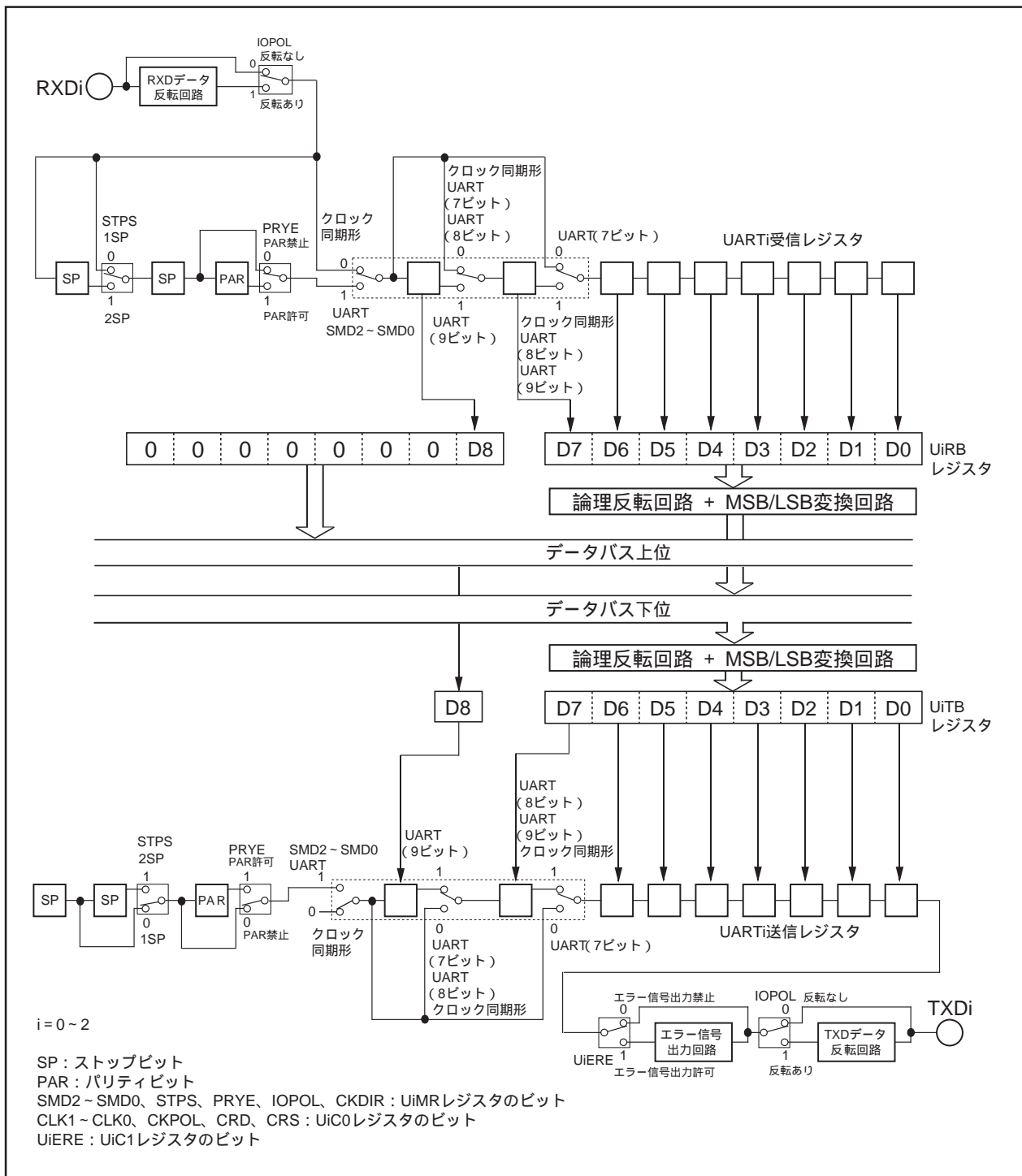
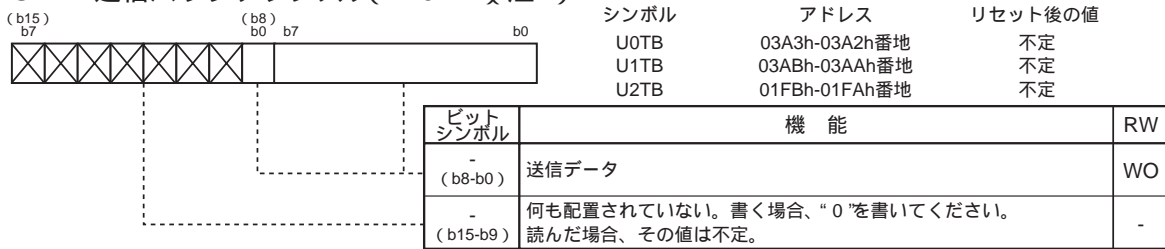


図15.4 UARTi送受信部ブロック図

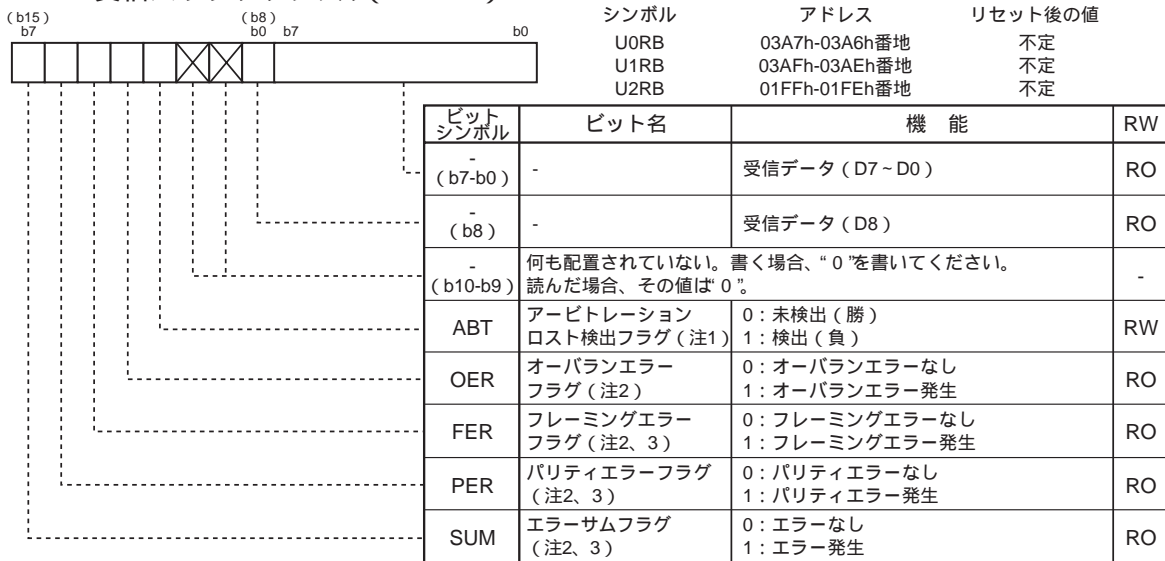


UARTi送信バッファレジスタ(i=0~2(注1))



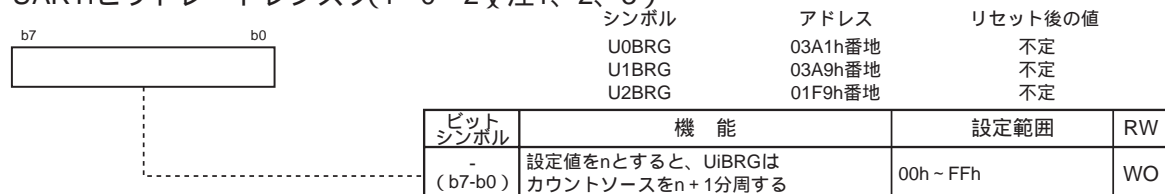
注1. このレジスタはMOV命令を使用して書いてください。

UARTi受信バッファレジスタ(i=0~2)



注1. ABTビットはプログラムで“0”を書くど“0”になります(“1”を書いても変化しません)。  
 注2. UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“000b”(シリアルインタフェースは無効)にしたとき、またはUiC1レジスタのREビットを“0”(受信禁止)にしたとき、SUM、PER、FER、OERビットはすべて“0”(エラーなし)になります。SUMビットはPER、FER、OERビットがすべて“0”(エラーなし)になると“0”(エラーなし)になります。  
 また、PER、FERビットは、UiRBレジスタの下位バイトを読んだとき、“0”になります。  
 注3. SMD2~SMD0ビットが“001b”(クロック同期形シリアルI/Oモード)または“010b”(I<sup>2</sup>Cモード)のとき、これらのエラーフラグは無効です。読んだ場合、その値は不定です。

UARTiビットレートレジスタ(i=0~2(注1、2、3))



注1. 送受信停止中に書いてください。  
 注2. このレジスタはMOV命令を使用して書いてください。  
 注3. このレジスタはUiC0レジスタのCLK1~CLK0ビットを設定した後に書いてください。

☒15.5 U0TB~U2TB、U0RB~U2RB、U0BRG~U2BRGレジスタ

## UARTi送受信モードレジスタ(i=0~2)

b7 b6 b5 b4 b3 b2 b1 b0							
シンボル		アドレス		リセット後の値			
U0MR ~ U2MR		03A0h, 03A8h, 01F8h番地		00h			
ビットシンボル	ビット名	機能		RW			
SMD0	シリアル/Oモード 選択ビット(注1)	b2b1b0 000: シリアルインタフェースは無効 001: クロック同期形シリアル/Oモード 010: I <sup>2</sup> Cモード (注2) 100: UARTモード転送データ長7ビット 101: UARTモード転送データ長8ビット 110: UARTモード転送データ長9ビット 上記以外: 設定しないでください		RW			
SMD1		RW					
SMD2		RW					
CKDIR	内/外部クロック 選択ビット	0: 内部クロック 1: 外部クロック(注3)		RW			
STPS	ストップビット長 選択ビット	0: 1ストップビット 1: 2ストップビット		RW			
PRY	パリティ奇/偶 選択ビット	PRYE = 1のとき有効 0: 奇数パリティ 1: 偶数パリティ		RW			
PRYE	パリティ許可ビット	0: パリティ禁止 1: パリティ許可		RW			
IOPOL	TXD, RXD入出力極性 切り替えビット	0: 反転なし 1: 反転あり		RW			

注1. 受信する場合、RXDi端子に対応するポート方向ビットは'0'(入力モード)にしてください。

注2. SDA, SCL端子に対応するポート方向ビットは'0'(入力モード)にしてください。

注3. CLKi端子に対応するポート方向ビットは'0'(入力モード)にしてください。

## UARTi送受信制御レジスタ(i=0~2)

b7 b6 b5 b4 b3 b2 b1 b0							
シンボル		アドレス		リセット後の値			
U0C0 ~ U2C0		03A4h, 03ACh, 01FCh番地		00001000b			
ビットシンボル	ビット名	機能		RW			
CLK0	UiBRGカウントソース 選択ビット(注5)	b1b0 00: f1SIOまたはf2SIOを選択(注6) 01: f8SIOを選択 10: f32SIOを選択 11: 設定しないでください		RW			
CLK1		RW					
CRS	CTS/RTS機能選択 ビット(注1)	CRD = 0のとき有効 0: CTS機能を選択(注2) 1: RTS機能を選択		RW			
TXEPT	送信レジスタ空フラグ	0: 送信レジスタにデータあり(送信中) 1: 送信レジスタにデータなし(送信完了)		RO			
CRD	CTS/RTS禁止ビット	0: CTS/RTS機能許可 1: CTS/RTS機能禁止(P6_0, P6_4, P7_3は 入出力ポートとして使用できる)		RW			
NCH	データ出力選択ビット (注3)	0: TXDi/SDAi, SCLi端子はCMOS出力 1: TXDi/SDAi, SCLi端子はNチャネル オープンドレイン出力		RW			
CKPOL	CLK極性選択ビット	0: 転送クロックの立ち下がりで送信データ 出力、立ち上がりで受信データ入力 1: 転送クロックの立ち上がりで送信データ 出力、立ち下がりで受信データ入力		RW			
UFORM	転送フォーマット 選択ビット(注4)	0: LSBファースト 1: MSBファースト		RW			

注1. CTS/RTS1はUCONレジスタのCLKMD1ビットが'0'(CLK出力はCLK1のみ)かつUCONレジスタのRCSPビットが  
'0'(CTS/RTS0は分離しない)のとき使用できます。

注2. CTSi端子に対応するポート方向ビットは'0'(入力モード)にしてください。

注3. SCL2/P7\_1はNチャネルオープンドレイン端子のため、U2C0レジスタのNCHビットの値にかかわらず、Nチャネル  
オープンドレイン出力になります。

注4. UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットが'001b'(クロック同期形シリアル/Oモード)または'101b'(UARTモード転送  
データ長8ビット)のとき有効です。

SMD2~SMD0ビットが'010b'(I<sup>2</sup>Cモード)のときは'1'に、'100b'(UARTモード転送データ長7ビット)または'110b'(UART  
モード転送データ長9ビット)のときは'0'にしてください。

注5. CLK1~CLK0ビットを変更した場合は、UiBRGレジスタを設定してください。

注6. PCLKRレジスタのPCLK1ビットで選択してください。

図15.6 U0MR ~ U2MR, U0C0 ~ U2C0レジスタ

## UARTj送受信制御レジスタ1(j = 0, 1)

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
TE	送信許可ビット	0: 送信禁止 1: 送信許可	RW
TI	送信バッファ空フラグ	0: UjTBレジスタにデータあり 1: UjTBレジスタにデータなし	RO
RE	受信許可ビット	0: 受信禁止 1: 受信許可	RW
RI	受信完了フラグ	0: UjRBレジスタにデータなし 1: UjRBレジスタにデータあり	RO
- (b5-b4)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は不定。		-
UjLCH	データ論理選択ビット (注1)	0: 反転なし 1: 反転あり	RW
UjERE	エラー信号出力許可 ビット	0: 出力しない 1: 出力する	RW

注1. UjMRレジスタのSMD2~SMD0ビットが\* 001b (クロック同期形シリアル/Oモード) 100b (UARTモード転送データ長7ビット) または\* 101b (UARTモード転送データ長8ビット) のとき有効です。  
SMD2~SMD0ビットが\* 010b (I<sup>2</sup>Cモード) または\* 110b (UARTモード転送データ長9ビット) のときは\* 0<sup>\*</sup>にしてください。

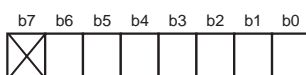
## UART2送受信制御レジスタ1

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
TE	送信許可ビット	0: 送信禁止 1: 送信許可	RW
TI	送信バッファ空フラグ	0: U2TBレジスタにデータあり 1: U2TBレジスタにデータなし	RO
RE	受信許可ビット	0: 受信禁止 1: 受信許可	RW
RI	受信完了フラグ	0: U2RBレジスタにデータなし 1: U2RBレジスタにデータあり	RO
U2IRS	UART2送信割り込み 要因選択ビット	0: 送信バッファ空 (TI = 1) 1: 送信完了 (TXEPT = 1)	RW
U2RRM	UART2連続受信モード 許可ビット	0: 連続受信モード禁止 1: 連続受信モード許可	RW
U2LCH	データ論理選択ビット (注1)	0: 反転なし 1: 反転あり	RW
U2ERE	エラー信号出力許可 ビット	0: 出力しない 1: 出力する	RW

注1. U2MRレジスタのSMD2~SMD0ビットが\* 001b (クロック同期形シリアル/Oモード) 100b (UARTモード転送データ長7ビット) または\* 101b (UARTモード転送データ長8ビット) のとき有効です。  
SMD2~SMD0ビットが\* 010b (I<sup>2</sup>Cモード) または\* 110b (UARTモード転送データ長9ビット) のときは\* 0<sup>\*</sup>にしてください。

図15.7 U0C1 ~ U2C1レジスタ

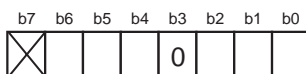
## UART送受信制御レジスタ2

シンボル  
UCONアドレス  
03B0h番地リセット後の値  
X0000000b

ビット シンボル	ビット名	機能	RW
U0IRS	UART0送信割り込み 要因選択ビット	0: 送信バッファ空 (TI=1) 1: 送信完了 (TXEPT=1)	RW
U1IRS	UART1送信割り込み 要因選択ビット	0: 送信バッファ空 (TI=1) 1: 送信完了 (TXEPT=1)	RW
U0RRM	UART0連続受信モード 許可ビット	0: 連続受信モード禁止 1: 連続受信モード許可	RW
U1RRM	UART1連続受信モード 許可ビット	0: 連続受信モード禁止 1: 連続受信モード許可	RW
CLKMD0	UART1CLK、CLKS 選択ビット0	CLKMD1 = 1のとき有効 0: CLK1からクロックを出力 1: CLKS1からクロックを出力	RW
CLKMD1	UART1CLK、CLKS 選択ビット1 (注1)	0: CLK出力はCLK1のみ 1: 転送クロック複数端子出力機能選択	RW
RCSP	UART0 CTS/RTS 分離ビット	0: CTS/RTS共通端子 1: CTS/RTS分離 (CTS0をP6_4端子から入力)	RW
- (b7)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は不定。		-

注1. 複数の転送クロック出力端子を使用する場合、次の条件を満たしてください。  
・ U1MRレジスタのCKDIRビット = α (内部クロック)

## UARTi特殊モードレジスタ(i = 0 ~ 2)

シンボル  
U0SMR ~ U2SMRアドレス  
01EFh、01F3h、01F7番地リセット後の値  
X0000000b

ビット シンボル	ビット名	機能	RW
IICM	I <sup>2</sup> Cモード選択ビット	0: I <sup>2</sup> Cモード以外 1: I <sup>2</sup> Cモード	RW
ABC	アービトレーションロスト 検出フラグ制御ビット	0: ビットごとに更新 1: バイトごとに更新	RW
BBS	バスビジーフラグ	0: ストップコンディション検出 1: スタートコンディション検出 (ビジー)	RW (注1)
- (b3)	予約ビット	“0” にしてください	RW
ABSCS	バス衝突検出サンプリング クロック選択ビット	0: 転送クロックの立ち上がり 1: タイマAjのアンダフロー信号 (注2)	RW
ACSE	送信許可ビット自動クリア 機能選択ビット	0: 自動クリア機能なし 1: バス衝突発生時自動クリア	RW
SSS	送信開始条件選択ビット	0: RXDiに同期しない 1: RXDiに同期する (注3)	RW
- (b7)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は不定。		-

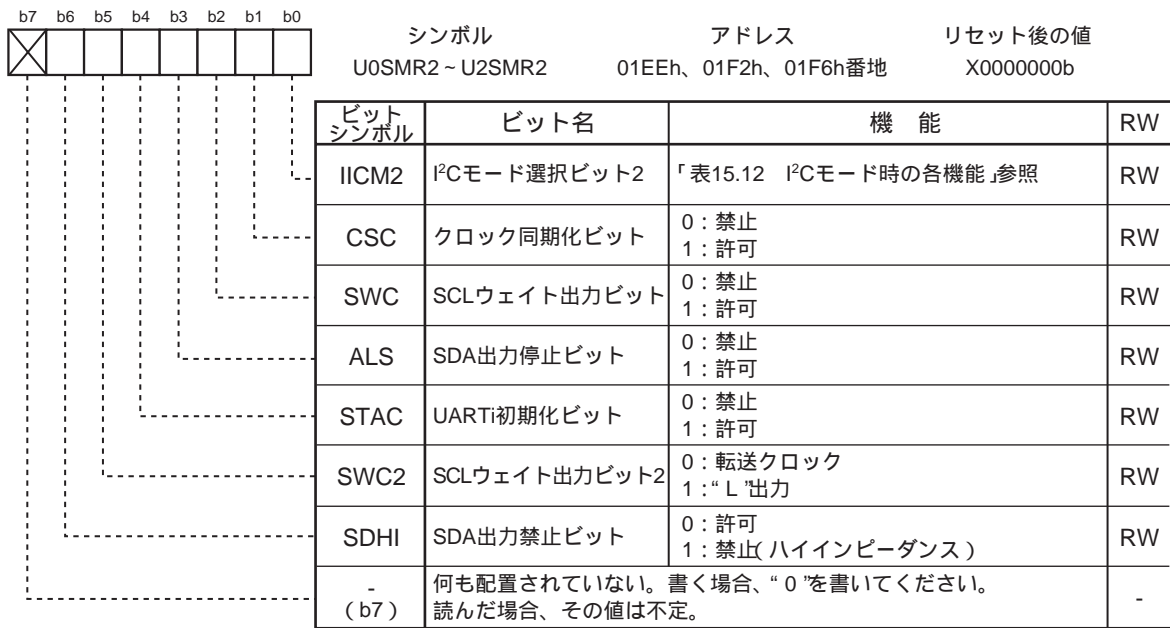
注1. BBSビットはプログラムで“0”を書くど“0”になります(“1”を書いても変化しません)。

注2. UART0ではタイマA3のアンダフロー信号、UART1ではタイマA4のアンダフロー信号、UART2ではタイマA0のアンダフロー信号。

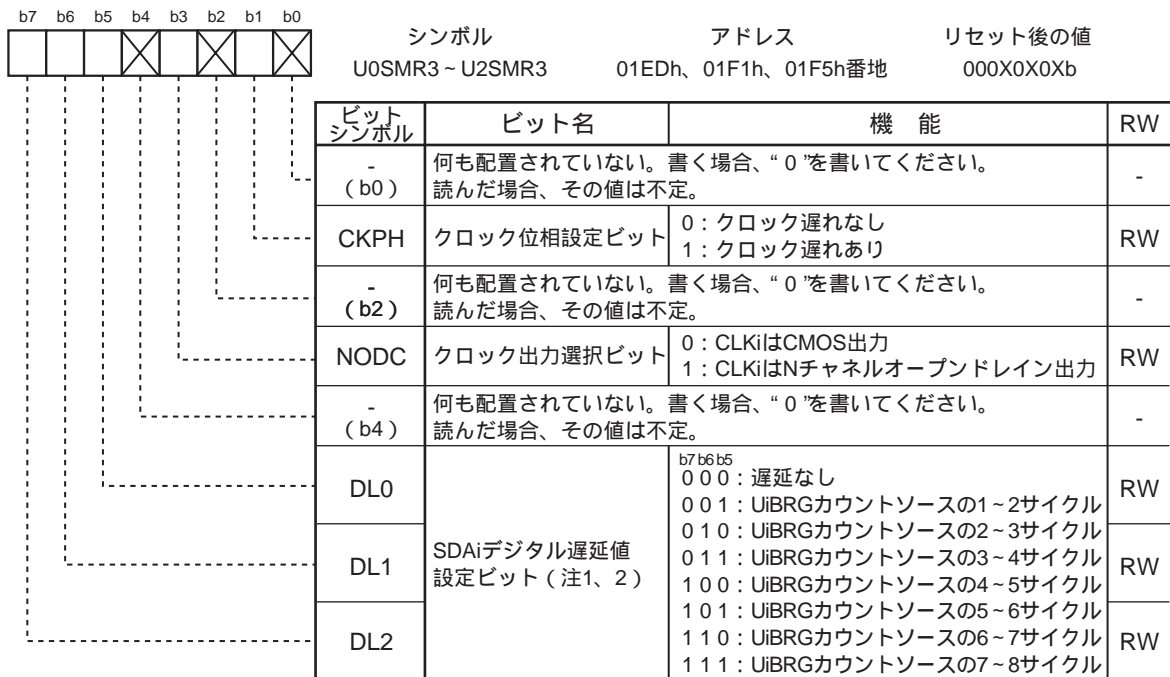
注3. 転送が始まると、SSSビットは“0”(RXDiに同期しない)になります。

図15.8 UCON、U0SMR ~ U2SMRレジスタ

UARTi特殊モードレジスタ $\alpha$ ( $i=0\sim 2$ )



UARTi特殊モードレジスタ $\alpha$ ( $i=0\sim 2$ )



注1. DL2~DL0ビットはI<sup>2</sup>Cモードで、SDAi出力にデジタル的に遅延を発生させるものです。I<sup>2</sup>Cモード以外の場合、“000b(遅延なし)”にしてください。  
 注2. 遅延量はSCLi端子、SDAi端子の負荷により変化します。また、外部クロックを使用した場合には、100ns程度、遅延が大きくなります。

図15.9 U0SMR2~U2SMR2、U0SMR3~U2SMR3レジスタ

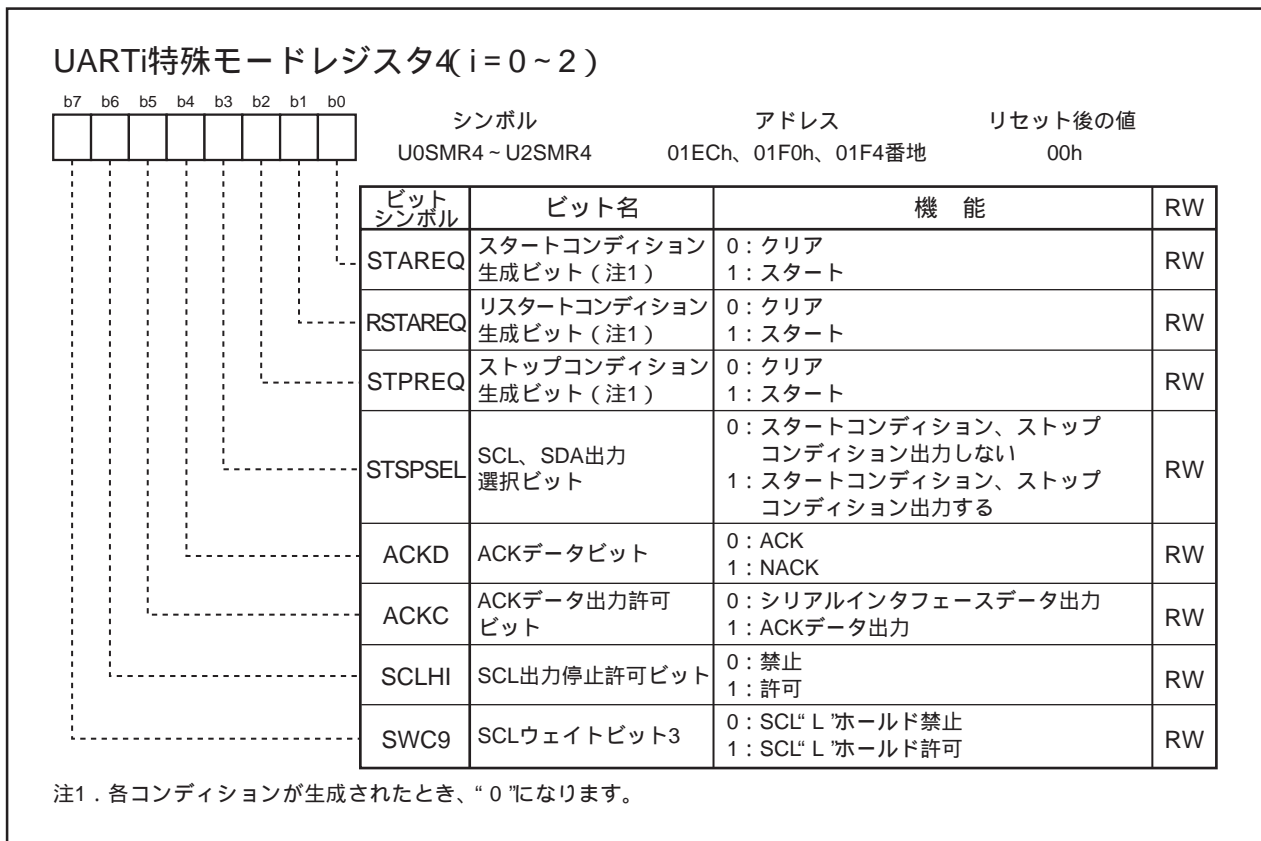


図15.10 U0SMR4 ~ U2SMR4レジスタ

## 15.1.1 クロック同期形シリアルI/Oモード

クロック同期形シリアルI/Oモードは、転送クロックを用いて送受信を行うモードです。

表15.1にクロック同期形シリアルI/Oモードの仕様、表15.2にクロック同期形シリアルI/Oモード時の使用レジスタと設定値を示します。

表15.1 クロック同期形シリアルI/Oモードの仕様

項目	仕様
転送データフォーマット	転送データ長 8ビット
転送クロック	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ UiMRレジスタのCKDIRビットが<sup>0</sup> 0 (内部クロック): fj( <math>\chi</math> n+1 ) ) fj=f1SIO、f2SIO、f8SIO、f32SIO n=UiBRGレジスタの設定値 00h ~ FFh</li> <li>・ CKDIRビットが<sup>0</sup> 1 (外部クロック): CLKi端子からの入力</li> </ul>
送信制御、受信制御	CTS機能、RTS機能、CTS/RTS機能禁止を選択可
送信開始条件	送信開始には、次の条件が必要(注1) <ul style="list-style-type: none"> <li>・ UiC1レジスタのTEビットが<sup>0</sup> 1 (送信許可)</li> <li>・ UiC1レジスタのTIビットが<sup>0</sup> 0 (UiTBレジスタにデータあり)</li> <li>・ CTS機能を選択している場合、CTS<sub>i</sub>端子の入力が“L”</li> </ul>
受信開始条件	受信開始には、次の条件が必要(注1) <ul style="list-style-type: none"> <li>・ UiC1レジスタのREビットが<sup>0</sup> 1 (受信許可)</li> <li>・ UiC1レジスタのTEビットが<sup>0</sup> 1 (送信許可)</li> <li>・ UiC1レジスタのTIビットが<sup>0</sup> 0 (UiTBレジスタにデータあり)</li> </ul>
割り込み要求発生タイミング	送信する場合、次の条件のいずれかを選択可 <ul style="list-style-type: none"> <li>・ UiIRSビット(注2)が<sup>0</sup> 0 (送信バッファ空): UiTBレジスタからUART<sub>i</sub>送信レジスタへデータ転送時(送信開始時)</li> <li>・ UiIRSビットが<sup>0</sup> 1 (送信完了): UART<sub>i</sub>送信レジスタからデータ送信完了時</li> </ul> 受信する場合 <ul style="list-style-type: none"> <li>・ UART<sub>i</sub>受信レジスタからUiRBレジスタへデータ転送時(受信完了時)</li> </ul>
エラー検出	オーバランエラー(注3) UiRBレジスタを読む前に次のデータ受信を開始し、次のデータの7ビット目を受信すると発生
選択機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ CLK極性選択 転送データの出力と入力タイミングが、転送クロックの立ち上がりか立ち下がりかを選択可</li> <li>・ LSBファースト、MSBファースト選択 ビット0から送受信するか、またはビット7から送受信するかを選択可</li> <li>・ 連続受信モード選択 UiRBレジスタを読むことで、同時に受信許可状態になる</li> <li>・ シリアルデータ論理切り替え 送受信データの論理値を反転する機能</li> <li>・ 転送クロック複数端子出力選択(UART1) UART1の転送クロック端子を2本設定し、プログラムで出力端子を選択可</li> <li>・ CTS/RTS分離機能(UART0) CTS<sub>0</sub>とRTS<sub>0</sub>を別の端子から入出力する</li> </ul>

i=0~2

注1. 外部クロックを選択している場合、UiC0レジスタのCKPOLビットが<sup>0</sup> 0 (転送クロックの立ち下がり)で送信データ出力、立ち上がりで受信データ入力)のときは外部クロックが“H”の状態、CKPOLビットが<sup>0</sup> 1 (転送クロックの立ち上がりで送信データ出力、立ち下がりで受信データ入力)のときは外部クロックが“L”の状態で条件を満たしてください。

注2. U0IRS、U1IRSビットはUCONレジスタのビット0、1で、U2IRSビットはU2C1レジスタのビット4です。

注3. オーバランエラーが発生した場合、UiRBレジスタの受信データは不定になります。またSiRICレジスタのiRビットは“1”(割り込み要求あり)に変化しません。

表15.2 クロック同期形シリアルI/Oモード時の使用レジスタと設定値

レジスタ	ビット	機能
UiTB(注1)	0~7	送信データを設定してください
UiRB(注1)	0~7	受信データが読めます
	OER	オーバランエラーフラグ
UiBRG	0~7	ビットレートを設定してください
UiMR(注1)	SMD2~SMD0	"001b"にしてください
	CKDIR	内部クロック、外部クロックを選択してください
	IOPOL	"0"にしてください
UiC0	CLK1~CLK0	UiBRGのカウントソースを選択してください
	CRS	CTSまたはRTSを使用する場合、どちらかを選択してください
	TXEPT	送信レジスタ空フラグ
	CRD	CTS/RTS機能許可または禁止を選択してください
	NCH	TXDi端子の出力形式を選択してください
	CKPOL	転送クロックの極性を選択してください
	UFORM	LSBファースト、またはMSBファーストを選択してください
UiC1	TE	送信を許可する場合、"1"にしてください
	TI	送信バッファ空フラグ
	RE	受信を許可する場合、"1"にしてください
	RI	受信完了フラグ
	U2IRS(注2)	UART2送信割り込み要因を選択してください
	U2RRM(注2)	連続受信モードを使用する場合、"1"にしてください
	UiLCH	データ論理反転を使用する場合、"1"にしてください
	UiERE	"0"にしてください
UiSMR	0~7	"0"にしてください
UiSMR2	0~7	"0"にしてください
UiSMR3	0~2	"0"にしてください
	NODC	クロック出力形式を選択してください
	4~7	"0"にしてください
UiSMR4	0~7	"0"にしてください
UCON	U0IRS、U1IRS	UART0、1送信割り込み要因を選択してください
	U0RRM、U1RRM	連続受信モードを使用する場合、"1"にしてください
	CLKMD0	CLKMD1=1のとき転送クロックを出力する端子を選択してください
	CLKMD1	UART1の転送クロックを2端子から出力する場合、"1"にしてください
	RCSP	UART0のCTS0信号をP6_4端子から入力する場合、"1"にしてください
	7	"0"にしてください

i=0~2

注1. この表に記載していないビットは、クロック同期形シリアルI/Oモード時に書く場合、"0"を書いてください。

注2. U0C1、U1C1レジスタのビット4、5は"0"にしてください。U0IRS、U1IRS、U0RRM、U1RRMビットはUCONレジスタにあります。



表15.3にクロック同期形シリアルI/Oモード時の入出力端子の機能を示します。表15.3は、転送クロック複数端子出力選択機能を非選択の場合です。また、表15.4にクロック同期形シリアルI/Oモード時のP6\_4端子の機能を示します。

なお、UARTiの動作モード選択後、転送開始までは、TXDi端子は“H”を出力します。

図15.11にクロック同期形シリアルI/Oモード時の送信、受信タイミング例を示します。

表15.3 クロック同期形シリアルI/Oモード時の入出力端子の機能(転送クロック複数端子出力選択機能を非選択の場合)

端子名	機能	選択方法
TXDi ( P6_3、 P6_7、 P7_0 )	シリアルデータ出力	( 受信だけを行うときはダミーデータを出力 )
RXDi ( P6_2、 P6_6、 P7_1 )	シリアルデータ入力	PD6レジスタのPD6_2ビット = 0、 PD6_6ビット = 0 PD7レジスタのPD7_1ビット = 0 ( 送信だけを行うときは入力ポートとして使用可 )
CLKi ( P6_1、 P6_5、 P7_2 )	転送クロック出力	UiMRレジスタのCKDIRビット = 0
	転送クロック入力	UiMRレジスタのCKDIRビット = 1 PD6レジスタのPD6_1ビット = 0、 PD6_5ビット = 0 PD7レジスタのPD7_2ビット = 0
CTSi/RTSi ( P6_0、 P6_4、 P7_3 )	CTS入力	UiC0レジスタのCRDビット = 0 UiC0レジスタのCRSビット = 0 PD6レジスタのPD6_0ビット = 0、 PD6_4ビット = 0 PD7レジスタのPD7_3ビット = 0
	RTS出力	UiC0レジスタのCRDビット = 0 UiC0レジスタのCRSビット = 1
	入出力ポート	UiC0レジスタのCRDビット = 1

i = 0 ~ 2

表15.4 クロック同期形シリアルI/Oモード時のP6\_4端子の機能

端子の機能	ビットの設定値					
	U1C0レジスタ		UCONレジスタ			PD6レジスタ
	CRD	CRS	RCSP	CLKMD1	CLKMD0	PD6_4
P6_4	1	-	0	0	-	入力 : 0、出力 : 1
CTS1	0	0	0	0	-	0
RTS1	0	1	0	0	-	-
CTS $\bar{0}$ (注1)	0	0	1	0	-	0
CLKS1	-	-	-	1(注2)	1	-

- : “0”または“1”

注1 . この他にU0C0レジスタのCRDビットを“0”(CTS0/RTS0許可)、U0C0レジスタのCRSビットを“1”(RTS0選択)にしてください。

注2 . CLKMD1ビットが“1”でCLKMD0ビットが“0”の場合は、次のレベルを出力します。

- ・ U1C0レジスタのCKPOLビットが“0” : “H”
- ・ U1C0レジスタのCKPOLビットが“1” : “L”

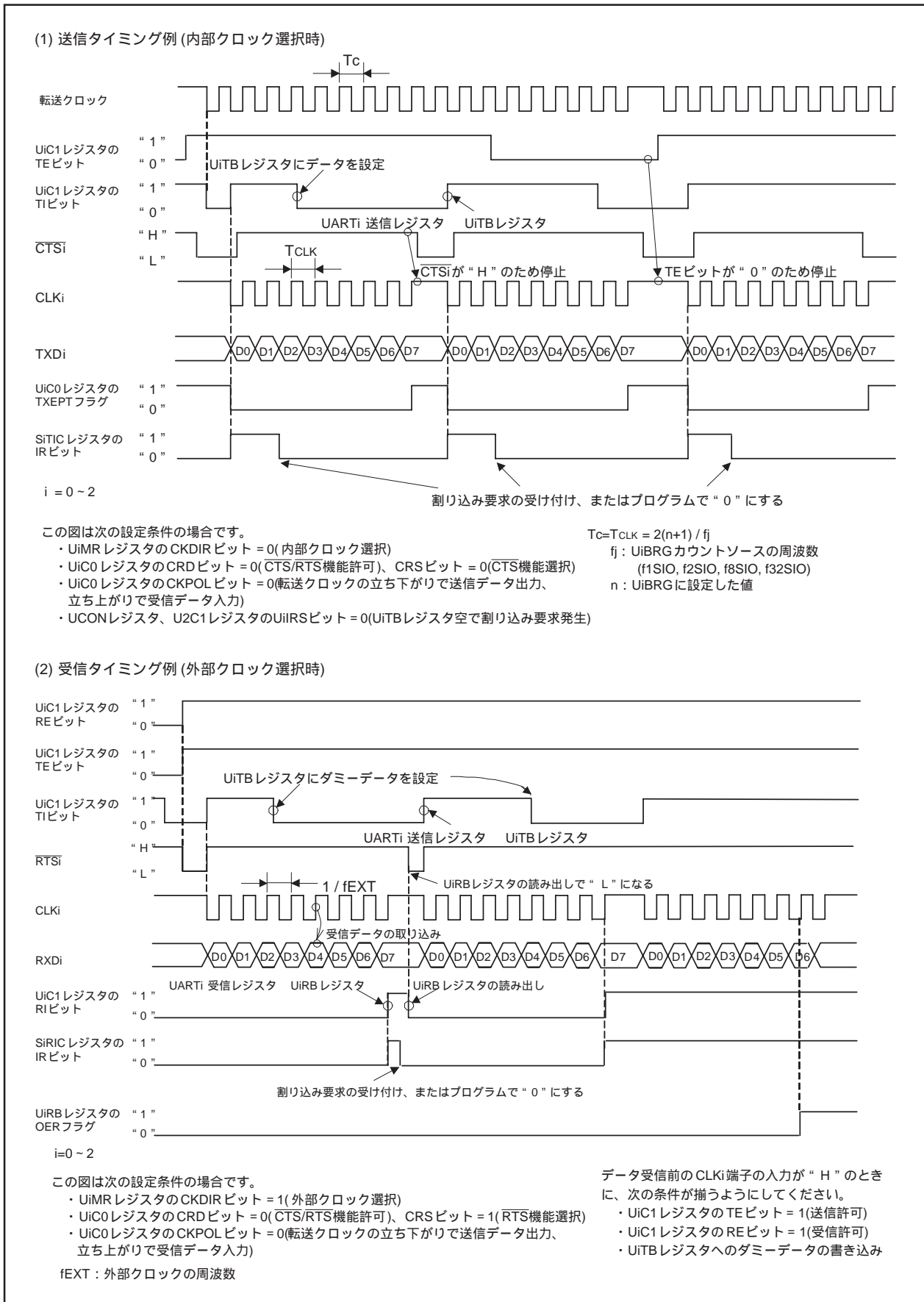


図15.11 クロック同期形シリアルI/Oモード時の送信、受信タイミング例

## 15.1.1.1 通信エラー発生時の対処方法

クロック同期形シリアルI/Oモードで受信または送信時に通信エラーが発生した場合、次の手順で再設定してください。

・ UiRBレジスタ( $i=0\sim 2$ )の初期化手順

- (1) UiC1レジスタのREビットを“0”(受信禁止)にする。
- (2) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“000b”(シリアルインタフェースは無効)にする。
- (3) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“001b”(クロック同期形シリアルI/Oモード)にする。
- (4) UiC1レジスタのREビットを“1”(受信許可)にする。

## ・ UiTBレジスタの初期化手順

- (1) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“000b”(シリアルインタフェースは無効)にする。
- (2) UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットを“001b”(クロック同期形シリアルI/Oモード)にする。
- (3) UiC1レジスタのTEビットの値にかかわらず、TEビットに“1”(送信許可)を書き込む。

## 15.1.1.2 CLK極性選択

UiC0レジスタ( $i=0\sim 2$ )のCKPOLビットで転送クロックの極性を選択できます。

図15.12に転送クロックの極性を示します。

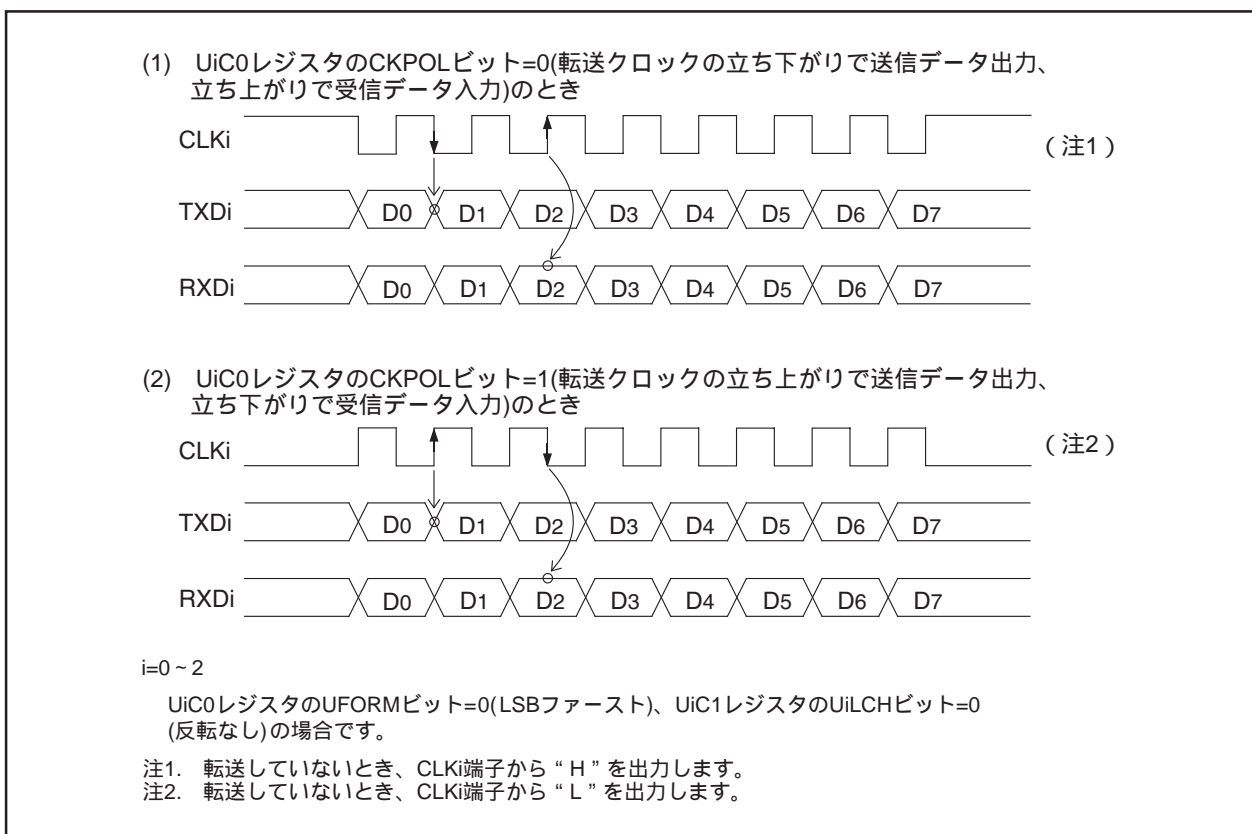


図15.12 転送クロックの極性

## 15.1.1.3 LSBファースト、MSBファースト選択

UiC0レジスタ ( $i=0\sim 2$ )のUFORMビットで転送フォーマットを選択できます。

図15.13に転送フォーマットを示します。

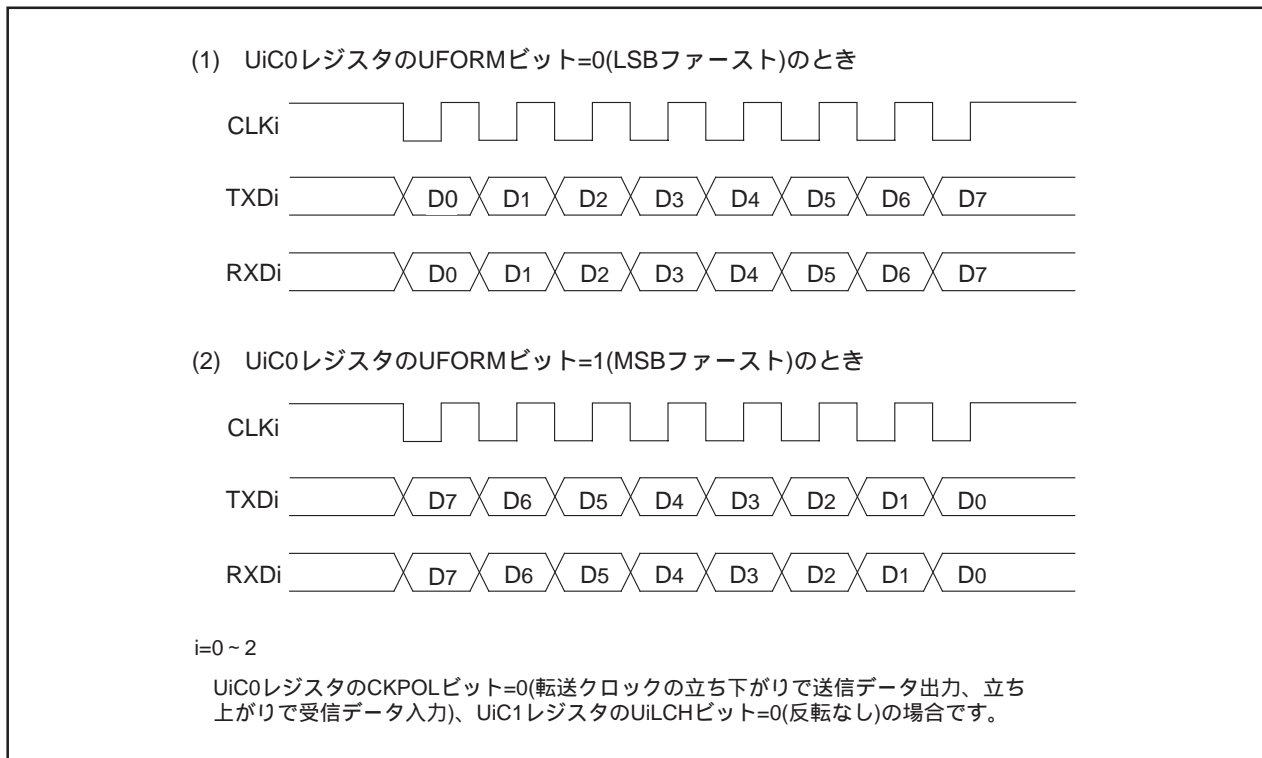


図15.13 転送フォーマット

## 15.1.1.4 連続受信モード

連続受信モードは、受信バッファレジスタを読み出すことで受信許可状態になるモードです。このモードを選択すれば、受信許可状態にするために、送信バッファレジスタにダミーのデータを書き込む必要はありません。ただし、受信開始時には、ダミーで受信バッファレジスタを読み出す必要があります。

UiRRMビット ( $i=0\sim 2$ )を“1”(連続受信モード)にすると、UiRBレジスタを読むことでUiC1レジスタのTIビットが“0”(UiTBレジスタにデータあり)になります。UiRRMビットが“1”の場合、プログラムでUiTBレジスタにダミーデータを書かないでください。U0RRM、U1RRMビットはUCONレジスタのビット2、3で、U2RRMビットはU2C1レジスタのビット5です。

## 15.1.1.5 シリアルデータ論理切り替え

UiC1レジスタ( $i=0\sim 2$ )のUiLCHビットが1(反転あり)の場合、UiTBレジスタに書いた値の論理を反転して送信します。UiRBレジスタを読むと、受信データの論理を反転した値が読めます。

図15.14にシリアルデータ論理を示します。

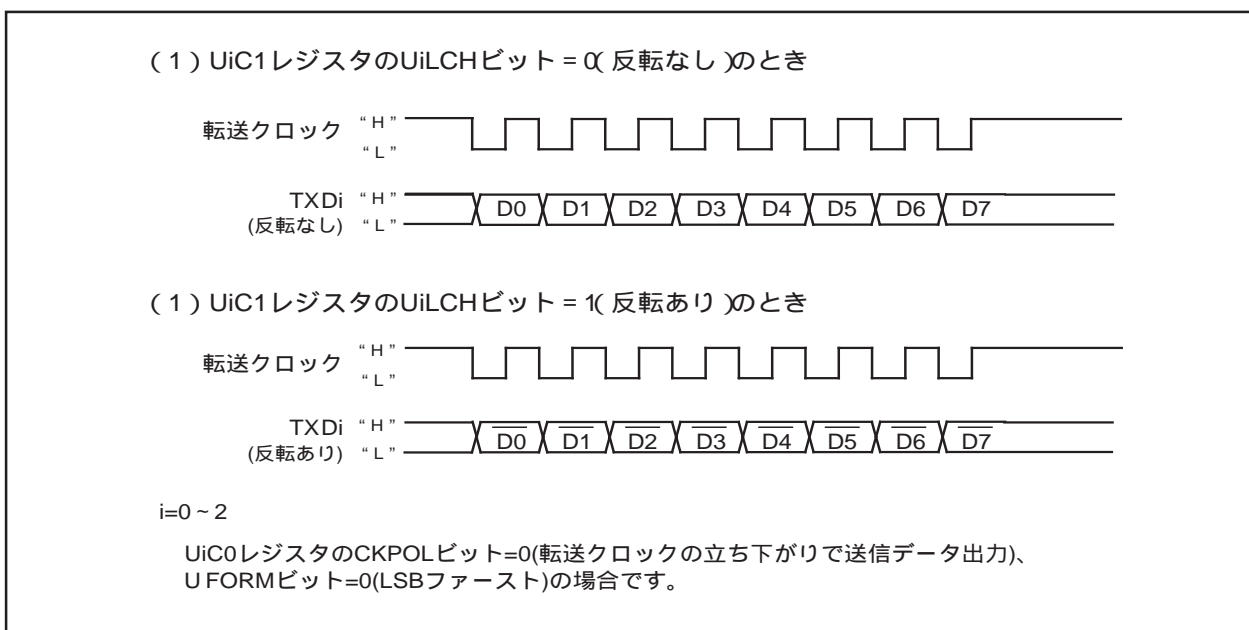


図15.14 シリアルデータ論理

## 15.1.1.6 転送クロック複数端子出力選択( UART1 )

UCONレジスタのCLKMD1～CLKMD0ビットで2本の転送クロック出力端子から1本を選択できます。

図15.15に転送クロック複数端子出力機能の使用例を示します。この機能は、UART1の転送クロックが内部クロックの場合に使用できます。

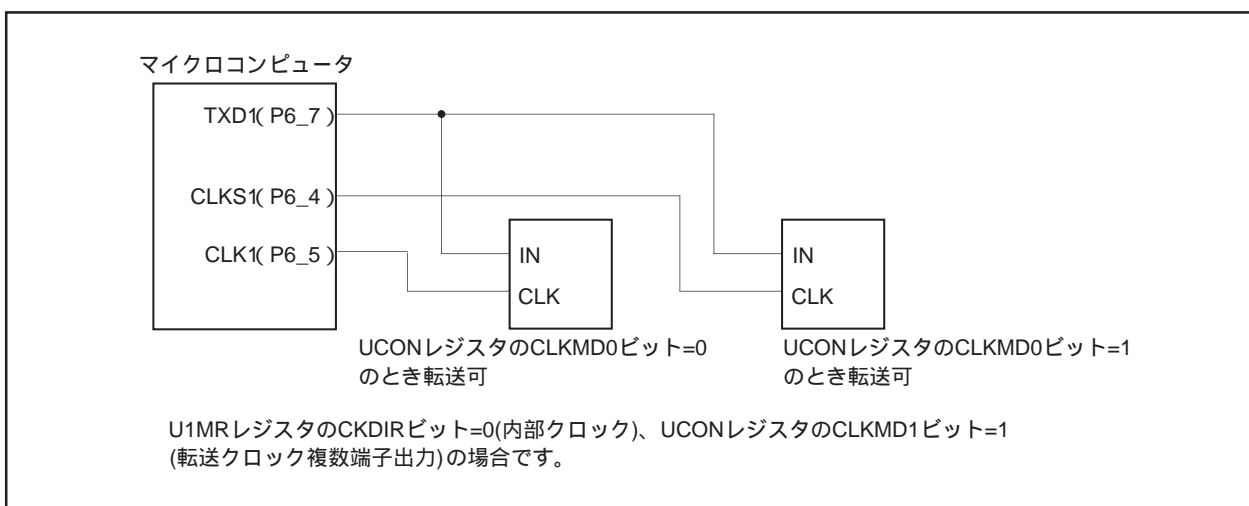


図15.15 転送クロック複数端子出力機能の使用例

15.1.1.7  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 機能

$\overline{\text{CTS}}$ 機能は、 $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  ( $i=0\sim 2$ ) 端子に“L”を入力すると、送受信を開始させる機能です。 $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  端子の入力レベルが“L”になると、送受信を開始します。送受信の最中に入力レベルを“H”にした場合、次のデータから送受信を停止します。

$\overline{\text{RTS}}$ 機能は、受信準備が整ったとき、 $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  端子の出力レベルが“L”になります。CLK<sub>i</sub>端子の最初の立ち下がりで出力レベルが“H”になります。

- UiC0レジスタのCRDビット = 1(  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 機能禁止 )  $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$ 端子はプログラマブル入出力機能
- CRDビット = 0、UiC0レジスタのCRSビット =  $\alpha$  (  $\overline{\text{CTS}}$ 機能選択 )  $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$ 端子は $\overline{\text{CTS}}$ 機能
- CRDビット = 0、CRSビット = 1(  $\overline{\text{RTS}}$ 機能選択 )  $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$ 端子は $\overline{\text{RTS}}$ 機能

15.1.1.8  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能( UART0 )

$\overline{\text{CTS}}_0/\overline{\text{RTS}}_0$ を分離し、 $\overline{\text{RTS}}_0$ をP6\_0端子から出力、 $\overline{\text{CTS}}_0$ をP6\_4端子から入力する機能です。この機能を使用する場合は次のようにしてください。

- U0C0レジスタのCRDビット =  $\alpha$  ( UART0の $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 許可 )
- U0C0レジスタのCRSビット = 1( UART0の $\overline{\text{RTS}}$ 出力 )
- U1C0レジスタのCRDビット =  $\alpha$  ( UART1の $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 許可 )
- U1C0レジスタのCRSビット =  $\alpha$  ( UART1の $\overline{\text{CTS}}$ 入力 )
- UCONレジスタのRCSPビット = 1(  $\overline{\text{CTS}}_0$ をP6\_4端子から入力 )
- UCONレジスタのCLKMD1ビット =  $\alpha$  ( CLK<sub>S1</sub>を使用しない )

なお、 $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能使用時、UART1の $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 機能は使用できません。

図15.16に $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能の使用例を示します。

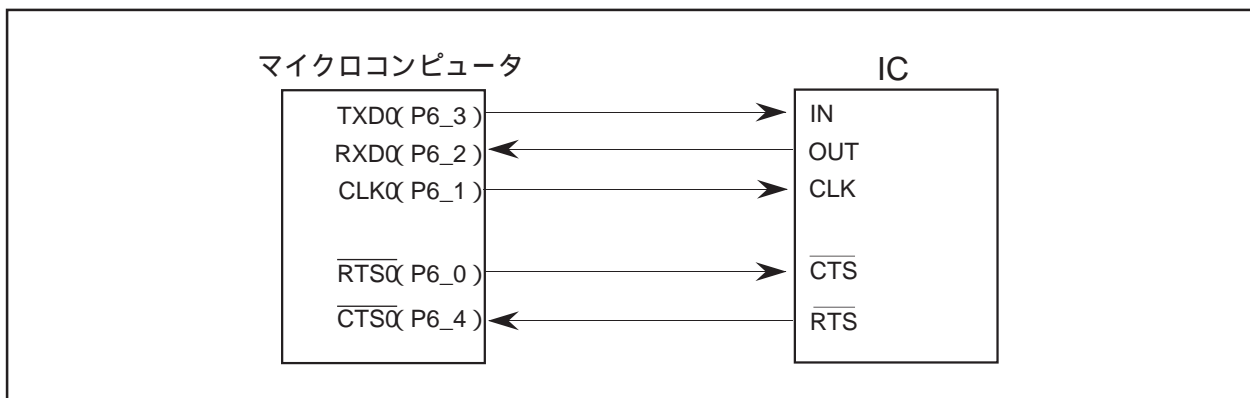


図15.16  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能の使用例

## 15.1.2 クロック非同期形シリアルI/O(UART)モード

UARTモードは、任意のビットレート、転送データフォーマットを設定して送受信を行うモードです。表15.5にUARTモードの仕様、表15.6にUARTモード時の使用レジスタと設定値を示します。

表15.5 UARTモードの仕様

項目	仕様
転送データフォーマット	<ul style="list-style-type: none"> <li>・キャラクタビット(転送データ) 7ビット、8ビット、9ビットを選択可</li> <li>・スタートビット 1ビット</li> <li>・パリティビット 奇数、偶数、なしを選択可</li> <li>・ストップビット 1ビット、2ビットを選択可</li> </ul>
転送クロック	<ul style="list-style-type: none"> <li>・UiMRレジスタのCKDIRビットが<sup>0</sup> 0 (内部クロック): <math>f_j(1/(n+1))</math>  <math>f_j = f1SIO, f2SIO, f8SIO, f32SIO</math> <math>n = UiBRG</math>レジスタの設定値 00h ~ FFh</li> <li>・CKDIRビットが<sup>0</sup> 1 (外部クロック): <math>fEXT(1/(n+1))</math>  <math>fEXT</math>はCLKi端子からの入力 <math>n = UiBRG</math>レジスタの設定値 00h ~ FFh</li> </ul>
送信制御、受信制御	CTS機能、RTS機能、CTS/RTS機能禁止を選択可
送信開始条件	送信開始には、次の条件が必要 <ul style="list-style-type: none"> <li>・UiC1レジスタのTEビットが<sup>0</sup> 1 (送信許可)</li> <li>・UiC1レジスタのTIビットが<sup>0</sup> 0 (UiTBレジスタにデータあり)</li> <li>・CTS機能を選択している場合、CTSi端子の入力が<sup>0</sup> L</li> </ul>
受信開始条件	受信開始には、次の条件が必要 <ul style="list-style-type: none"> <li>・UiC1レジスタのREビットが<sup>0</sup> 1 (受信許可)</li> <li>・スタートビットの検出</li> </ul>
割り込み要求発生タイミング	送信する場合、次の条件のいずれかを選択可 <ul style="list-style-type: none"> <li>・UiIRSビット(注1)が<sup>0</sup> 0 (送信バッファ空): UiTBレジスタからUARTi送信レジスタへデータ転送時(送信開始時)</li> <li>・UiIRSビットが<sup>0</sup> 1 (送信完了): UARTi送信レジスタからデータ送信完了時</li> </ul> 受信する場合 <ul style="list-style-type: none"> <li>・UARTi受信レジスタからUiRBレジスタへデータ転送時(受信完了時)</li> </ul>
エラー検出	<ul style="list-style-type: none"> <li>・オーバランエラー(注2) UiRBレジスタを読む前に次のデータ受信を開始し、次のデータの最終ストップビットの1つ前のビットを受信すると発生</li> <li>・フレーミングエラー(注3) 設定した個数のストップビットが検出されなかったときに発生</li> <li>・パリティエラー(注3) パリティ許可時にパリティビットとキャラクタビット中の<sup>0</sup> 1の個数が設定した個数でなかったときに発生</li> <li>・エラーサムフラグ オーバランエラー、フレーミングエラー、パリティエラーのうちいずれかが発生した場合<sup>0</sup> 1になる</li> </ul>
選択機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>・LSBファースト、MSBファースト選択 ビット0から送信、受信するか、またはビット7から送信、受信するかを選択可</li> <li>・シリアルデータ論理切り替え 送信するデータの論理値を反転する機能。スタートビット、ストップビットは反転しない</li> <li>・TXD、RXD入出力極性切り替え TXD端子出力とRXD端子入力を反転する機能。入出力するデータのレベルがすべて反転する</li> <li>・CTS/RTS分離機能(UART0) CTS0とRTS0を別の端子から入出力する</li> </ul>

i = 0 ~ 2

注1. U0IRS、U1IRSビットはUCONレジスタのビット0、1で、U2IRSビットはU2C1レジスタのビット4です。

注2. オーバランエラーが発生した場合、UiRBレジスタの受信データは不定になります。またSiRICレジスタのIRビットは変化しません。

注3. フレーミングエラーフラグ、パリティエラーフラグの立つタイミングは、UARTi受信レジスタからUiRBレジスタにデータが転送されるときに検出されます。

表15.6 UARTモード時の使用レジスタと設定値

レジスタ	ビット	機能
UiTB	0~8	送信データを設定してください(注1)
UiRB	0~8	受信データが読めます(注1)
	OER、FER、PER、SUM	エラーフラグ
UiBRG	0~7	ビットレートを設定してください
UiMR	SMD2~SMD0	転送データが7ビットの場合、“100b”を設定してください
		転送データが8ビットの場合、“101b”を設定してください
		転送データが9ビットの場合、“110b”を設定してください
	CKDIR	内部クロック、外部クロックを選択してください
	STPS	ストップビットを選択してください
	PRY、PRYE	パリティの有無、偶数奇数を選択してください
	IOPOL	TXD/RXD入出力極性を選択してください
UiC0	CLK1~CLK0	UiBRGのカウントソースを選択してください
	CRS	CTSまたはRTSを使用する場合、どちらかを選択してください
	TXEPT	送信レジスタ空フラグ
	CRD	CTS/RTS機能許可または禁止を選択してください
	NCH	TXDi端子の出力形式を選択してください
	CKPOL	“0”にしてください
	UFORM	転送データ長8ビット時、LSBファースト、MSBファーストを選択できます。転送データ長7ビットまたは9ビット時は“0”にしてください
UiC1	TE	送信を許可する場合、“1”にしてください
	TI	送信バッファ空フラグ
	RE	受信を許可する場合、“1”にしてください
	RI	受信完了フラグ
	U2IRS(注2)	UART2送信割り込み要因を選択してください
	U2RRM(注2)	“0”にしてください
	UiLCH	データ論理反転を使用する場合、“1”にしてください
	UiERE	“0”にしてください
UiSMR	0~7	“0”にしてください
UiSMR2	0~7	“0”にしてください
UiSMR3	0~7	“0”にしてください
UiSMR4	0~7	“0”にしてください
UCON	U0IRS、U1IRS	UART0、1送信割り込み要因を選択してください
	U0RRM、U1RRM	“0”にしてください
	CLKMD0	CLKMD1=0なので無効
	CLKMD1	“0”にしてください
	RCSP	UART0のCTS0信号をP6_4端子から入力する場合、“1”にしてください
	7	“0”にしてください

i = 0~2

注1. 使用するビットは次のとおりです。

- ・転送データ長7ビット：ビット0~6
- ・転送データ長8ビット：ビット0~7
- ・転送データ長9ビット：ビット0~8

注2. U0C1、U1C1レジスタのビット4、5は“0”にしてください。U0IRS、U1IRS、U0RRM、U1RRMビットはUCONレジスタにあります。



表15.7にUARTモード時の入出力端子の機能、表15.8にUARTモード時のP6\_4端子の機能を示します。  
 なお、UARTiの動作モード選択後、転送開始までは、TXDi端子は“H”を出力します。

図15.17にUARTモード時の送信タイミング例、図15.18にUARTモード時の受信タイミング例を示します。

表15.7 UARTモード時の入出力端子の機能

端子名	機能	選択方法
TXDi (P6_3、P6_7、P7_0)	シリアルデータ出力	(受信だけを行うときは“H”を出力)
RXDi (P6_2、P6_6、P7_1)	シリアルデータ入力	PD6レジスタのPD6_2ビット=0、PD6_6ビット=0 PD7レジスタのPD7_1ビット=0 (送信だけを行うときは入力ポートとして使用可)
CLKi (P6_1、P6_5、P7_2)	入出力ポート	UiMRレジスタのCKDIRビット=0
	転送クロック入力	UiMRレジスタのCKDIRビット=1 PD6レジスタのPD6_1ビット=0、PD6_5ビット=0 PD7レジスタのPD7_2ビット=0
CTSi/RTSi (P6_0、P6_4、P7_3)	CTS入力	UiC0レジスタのCRDビット=0 UiC0レジスタのCRSビット=0 PD6レジスタのPD6_0ビット=0、PD6_4ビット=0 PD7レジスタのPD7_3ビット=0
	RTS出力	UiC0レジスタのCRDビット=0 UiC0レジスタのCRSビット=1
	入出力ポート	UiC0レジスタのCRDビット=1

i = 0 ~ 2

表15.8 UARTモード時のP6\_4端子の機能

端子の機能	ビットの設定値				
	U1C0レジスタ		UCONレジスタ		PD6レジスタ
	CRD	CRS	RCSP	CLKMD1	PD6_4
P6_4	1	-	0	0	入力：0、出力：1
CTS1	0	0	0	0	0
RTS1	0	1	0	0	-
CTS0(注1)	0	0	1	0	0

-：“0”または“1”

注1. この他にU0C0レジスタのCRDビットを“0”(CTS0/RTS0許可)、U0C0レジスタのCRSビットを“1”(RTS0選択)にしてください。

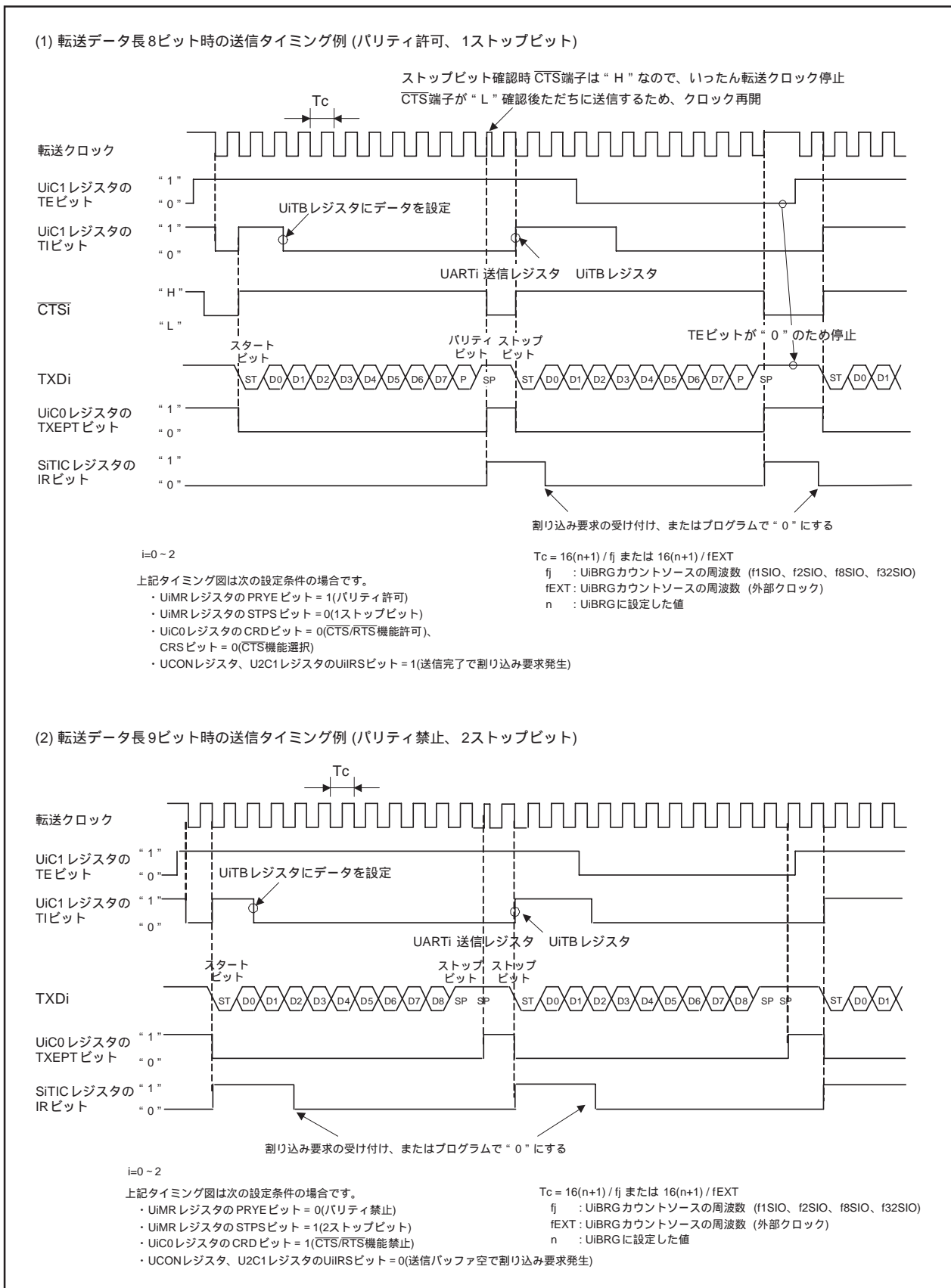


図15.17 UARTモード時の送信タイミング例

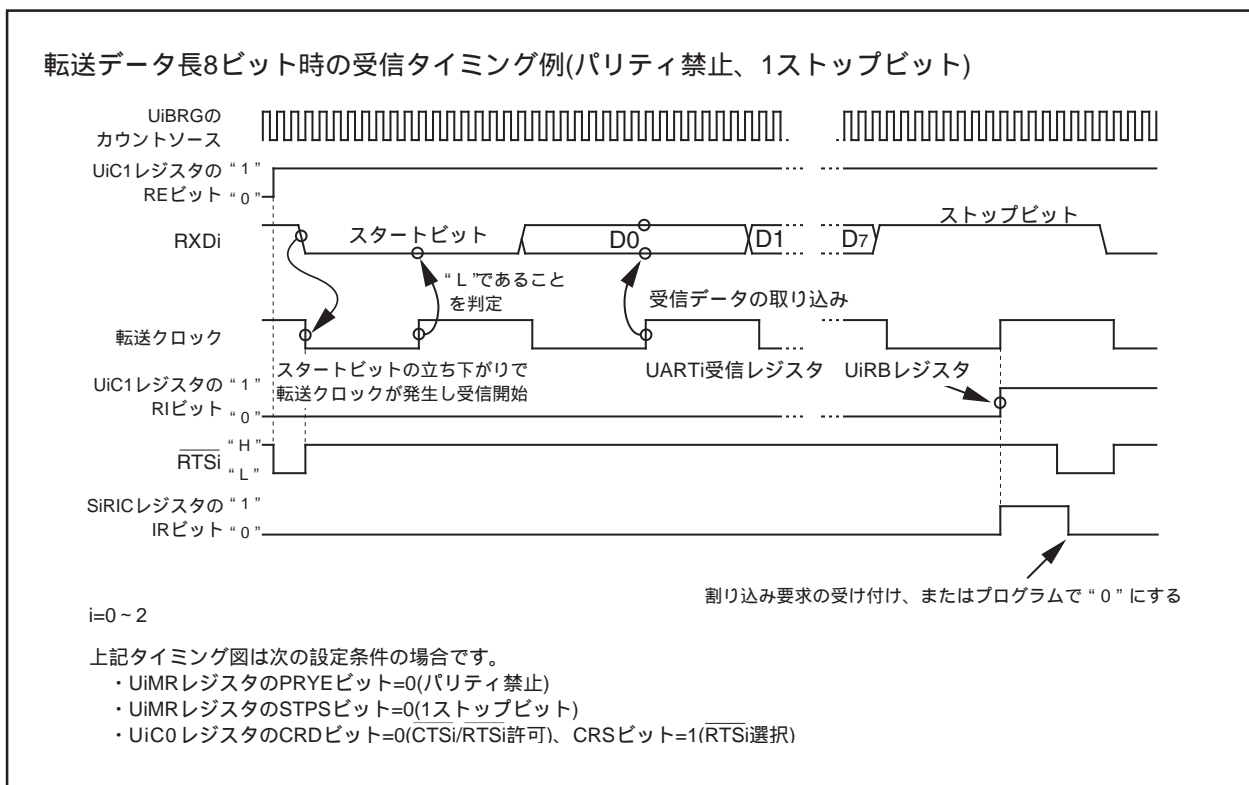


図15.18 UARTモード時の受信タイミング例

15.1.2.1 ビットレート

UARTモードは、UiBRGレジスタ( $i=0 \sim 2$ )で分周した周波数の16分周がビットレートになります。表15.9にビットレートの設定例を示します。

表15.9 ビットレート

ビットレート ( bps )	UiBRGの カウンタソース	周辺機能クロック : 16MHz		周辺機能クロック : 20MHz		周辺機能クロック : 24MHz(注1)	
		UiBRGの 設定値:n	ビットレート ( bps )	UiBRGの 設定値:n	ビットレート ( bps )	UiBRGの 設定値:n	ビットレート ( bps )
1200	f8	103( 67h )	1202	129( 81h )	1202	155( 9Bh )	1202
2400	f8	51( 33h )	2404	64( 40h )	2404	77( 4Dh )	2404
4800	f8	25( 19h )	4808	32( 20h )	4735	38( 26h )	4808
9600	f1	103( 67h )	9615	129( 81h )	9615	155( 9Bh )	9615
14400	f1	68( 44h )	14493	86( 56h )	14368	103( 67h )	14423
19200	f1	51( 33h )	19231	64( 40h )	19231	77( 4Dh )	19231
28800	f1	34( 22h )	28571	42( 2Ah )	29070	51( 33h )	28846
31250	f1	31( 1Fh )	31250	39( 27h )	31250	47( 2Fh )	31250
38400	f1	25( 19h )	38462	32( 20h )	37879	38( 26h )	38462
51200	f1	19( 13h )	50000	23( 17h )	52083	28( 1Ch )	51724

$i=0 \sim 2$

注1 . 24MHzは、Normal-ver.でのみ使用できます。

## 15.1.2.2 通信エラー発生時の対処方法

UARTモードで、受信または送信時に通信エラーが発生した場合、次の手順で再設定を行ってください。

- UiRBレジスタ( $i=0\sim 2$ )の初期化手順

- (1) UiC1レジスタのREビットを“0”(受信禁止)にする。
- (2) UiC1レジスタのREビットを“1”(受信許可)にする。

- UiTBレジスタの初期化手順

- (1) UiMRレジスタのSMD2～SMD0ビットを“000b”(シリアルインタフェースは無効)にする。
- (2) UiMRレジスタのSMD2～SMD0ビットを再設定(“001b”、“101b”、“110b”)にする。
- (3) UiC1レジスタのTEビットの値にかかわらず、TEビットに“1”(送信許可)を書き込む。

## 15.1.2.3 LSBファースト、MSBファースト選択

図15.19に示すように、UiC0レジスタのUFORMビットで転送フォーマットを選択できます。

図15.19に転送フォーマットを示します。この機能は転送データ長8ビットのときに有効です。

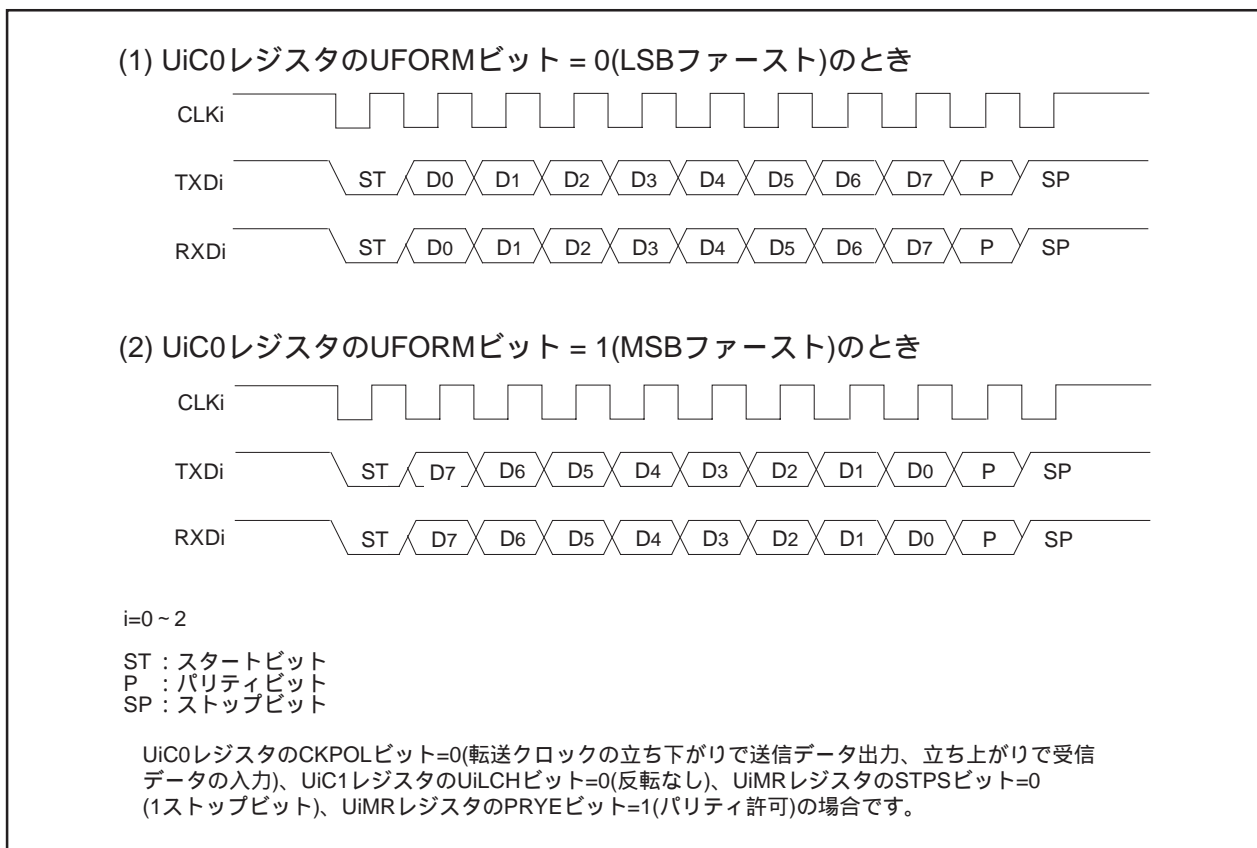


図15.19 転送フォーマット

## 15.1.2.4 シリアルデータ論理切り替え

UiTBレジスタに書いた値の論理を反転して送信します。UiRBレジスタを読むと、受信データの論理を反転した値が読めます。

図15.20にシリアルデータ論理を示します。

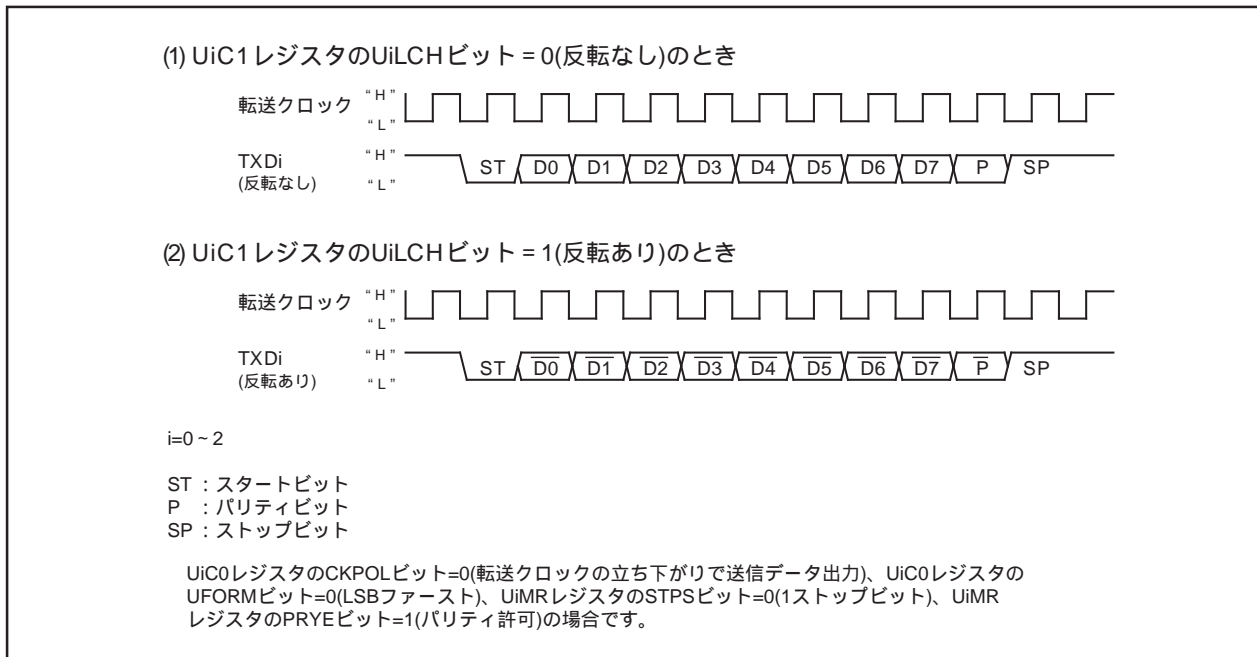


図15.20 シリアルデータ論理

## 15.1.2.5 TXD、RXD入出力極性切り替え機能

TXDi端子出力とRXDi端子入力を反転する機能です。入出力するデータのレベルがすべて(スタートビット、ストップビット、パリティビットを含む)反転します。

図15.21にTXD、RXD入出力極性切り替えを示します。

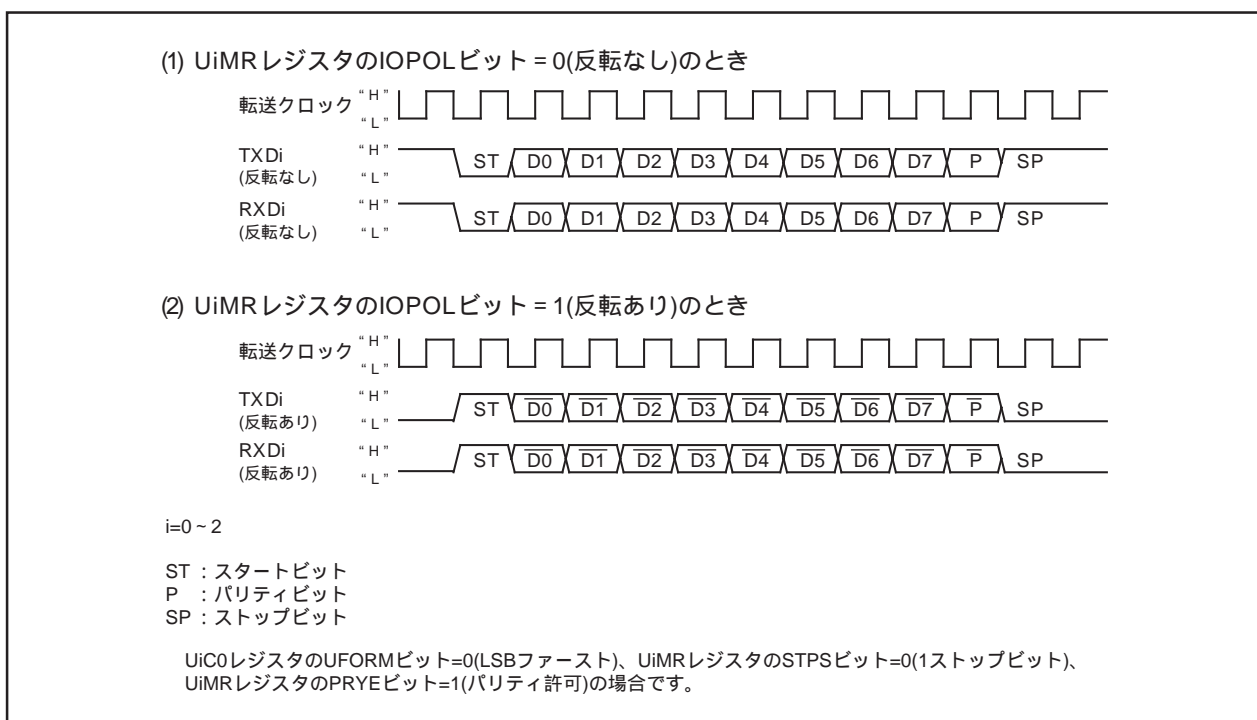


図15.21 TXD、RXD入出力極性切り替え

15.1.2.6  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 機能

$\overline{\text{CTS}}$ 機能は、 $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  ( $i=0\sim 2$ ) 端子に“ L ”を入力すると、送信を開始させる機能です。 $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  端子の入力レベルが“ L ”になると、送信を開始します。送信の最中に入力レベルを“ H ”にした場合、次のデータから送信を停止します。

$\overline{\text{RTS}}$ 機能は、受信準備が整ったとき、 $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  端子の出力レベルが“ L ”になります。CLK $_i$  端子の最初の立ち下がりで出力レベルが“ H ”になります。

- UiC0レジスタのCRDビット = 1(  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 機能禁止 )  $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  端子はプログラマブル入出力機能
- CRDビット = 0、UiC0レジスタのCRSビット =  $\alpha$  (  $\overline{\text{CTS}}$ 機能選択 )  $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  端子は $\overline{\text{CTS}}$ 機能
- CRDビット = 0、CRSビット = 1(  $\overline{\text{RTS}}$ 機能選択 )  $\overline{\text{CTS}}_i/\overline{\text{RTS}}_i$  端子は $\overline{\text{RTS}}$ 機能

15.1.2.7  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能( UART0 )

$\overline{\text{CTS}}_0/\overline{\text{RTS}}_0$ を分離し、 $\overline{\text{RTS}}_0$ をP6\_0端子から出力、 $\overline{\text{CTS}}_0$ をP6\_4端子から入力する機能です。この機能を使用する場合は次のようにしてください。

- U0C0レジスタのCRDビット =  $\alpha$  ( UART0の $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 許可 )
- U0C0レジスタのCRSビット = 1( UART0の $\overline{\text{RTS}}$ 出力 )
- U1C0レジスタのCRDビット =  $\alpha$  ( UART1の $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 許可 )
- U1C0レジスタのCRSビット =  $\alpha$  ( UART1の $\overline{\text{CTS}}$ 入力 )
- UCONレジスタのRCSPビット = 1(  $\overline{\text{CTS}}_0$ をP6\_4端子から入力 )
- UCONレジスタのCLKMD1ビット =  $\alpha$  ( CLK $_1$ を使用しない )

なお、 $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能使用時、UART1の $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 機能は使用できません。

図15.22に $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能の使用例を示します。

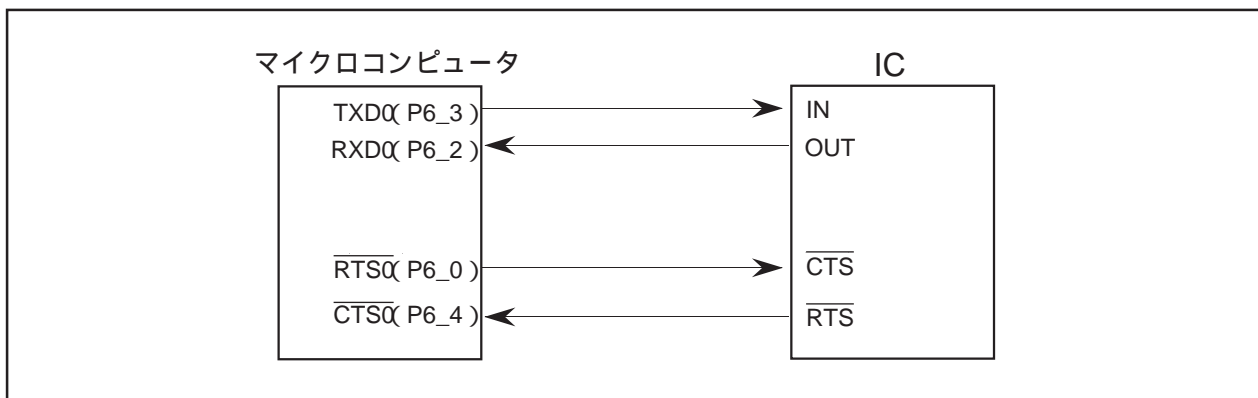


図15.22  $\overline{\text{CTS}}/\overline{\text{RTS}}$ 分離機能の使用例

### 15.1.3 特殊モード1(I<sup>2</sup>Cモード)

I<sup>2</sup>Cモードは、簡易形I<sup>2</sup>Cインタフェースに対応したモードです。

表15.10にI<sup>2</sup>Cモードの仕様、図15.23にI<sup>2</sup>Cモード時のブロック図、表15.11にI<sup>2</sup>Cモード時の使用レジスタと設定値、表15.12にI<sup>2</sup>Cモード時の各機能、図15.24にUiRBレジスタへの転送、割り込みタイミングを示します。

表15.12に示すように、SMD2～SMD0ビットを“010b”に、IICMビットを“1”にするとI<sup>2</sup>Cモードになります。SDAi送信出力には遅延回路が付加されますので、SCLiが“L”になり安定した後、SDAi出力が変化します。

表15.10 I<sup>2</sup>Cモードの仕様

項目	仕様
転送データフォーマット	転送データ長 8ビット
転送クロック	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ マスタ時 UiMRレジスタのCKDIRビットが“0”(内部クロック): <math>f_j(2^{n+1})</math> <math>f_j = f1SIO, f2SIO, f8SIO, f32SIO</math> <math>n = UiBRG</math>レジスタの設定値 00h ~ FFh</li> <li>・ スレーブ時 CKDIRビットが“1”(外部クロック): SCLi端子からの入力</li> </ul>
送信開始条件	送信開始には、次の条件が必要(注1) <ul style="list-style-type: none"> <li>・ UiC1レジスタのTEビットが“1”(送信許可)</li> <li>・ UiC1レジスタのTIビットが“0”(UiTBレジスタにデータあり)</li> </ul>
受信開始条件	受信開始には、次の条件が必要(注1) <ul style="list-style-type: none"> <li>・ UiC1レジスタのREビットが“1”(受信許可)</li> <li>・ UiC1レジスタのTEビットが“1”(送信許可)</li> <li>・ UiC1レジスタのTIビットが“0”(UiTBレジスタにデータあり)</li> </ul>
割り込み要求発生 タイミング	スタートコンディション検出、ストップコンディション検出、アクノリッジ未検出、アクノリッジ検出
エラー検出	オーバランエラー(注2) UiRBレジスタを読む前に次のデータ受信を開始し、次のデータの8ビット目を受信すると発生
選択機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ アービトレーションロスト UiRBレジスタのABTビットの更新タイミングを選択可</li> <li>・ SDAiデジタル遅延 デジタル遅延なし、またはUiBRGカウントソースの2～8サイクルの遅延を選択可</li> <li>・ クロック位相設定 クロック遅れあり、なしを選択可</li> </ul>

i = 0 ~ 2

注1. 外部クロックを選択している場合、外部クロックが“H”の状態条件を満たしてください。

注2. オーバランエラーが発生した場合、UiRBレジスタは不定になります。またSiRICレジスタのIRビットは変化しません。

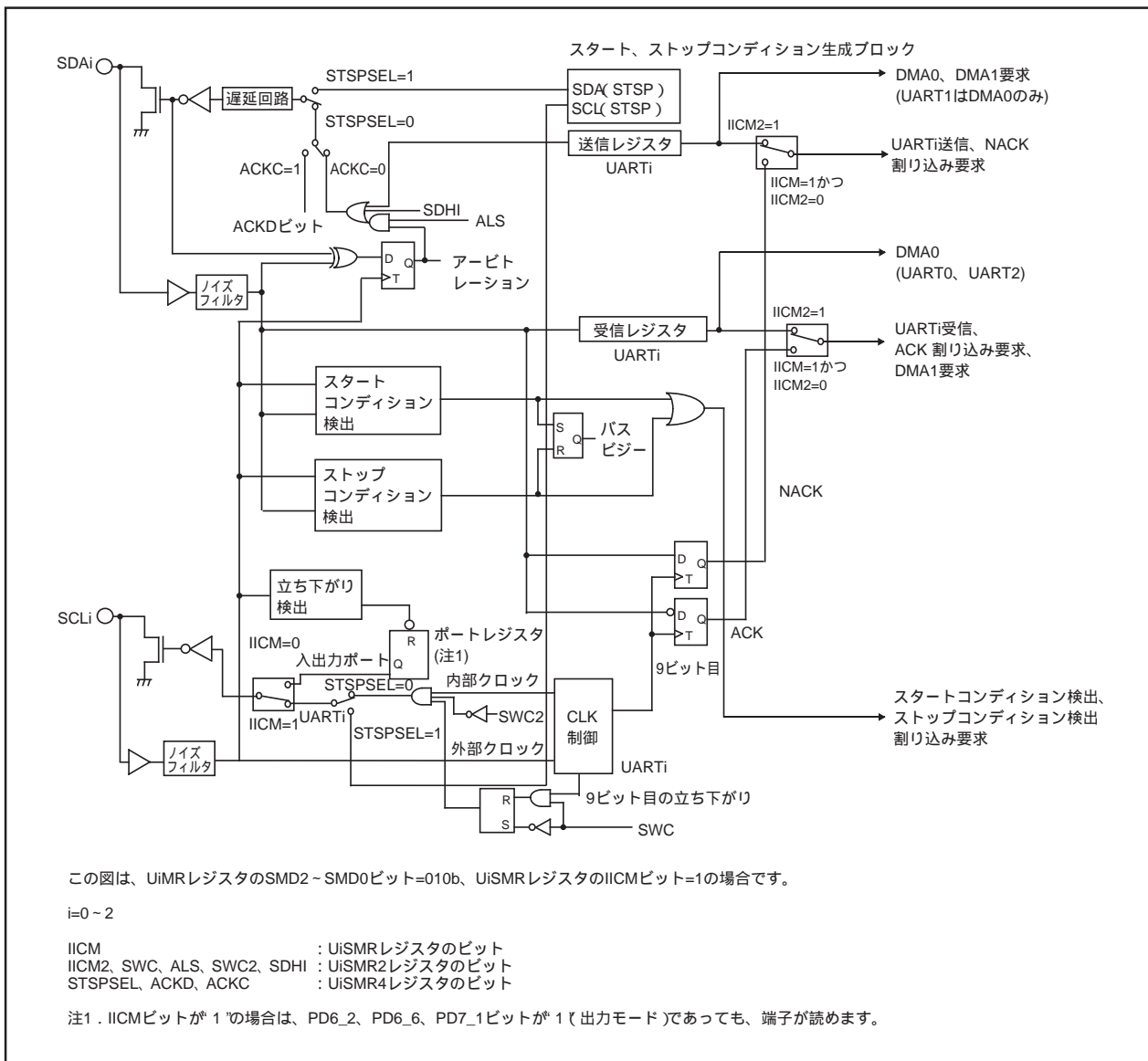


図15.23 I<sup>2</sup>Cモード時のブロック図



表15.11 I<sup>2</sup>Cモード時の使用レジスタと設定値

レジスタ	ビット	機能	
		マスタ時	スレーブ時
UiTB(注1)	0~7	送信データを設定してください	
UiRB(注1)	0~7	受信データが読めます	
	8	ACK、NACKが入りません	
	ABT	アービトレーションロスト検出フラグ	無効
	OER	オーバランエラーフラグ	
UiBRG	0~7	ビットレートを設定してください 無効	
UiMR(注1)	SMD2~SMD0	"010b"にしてください	
	CKDIR	"0"にしてください	"1"にしてください
	IOPOL	"0"にしてください	
UiC0	CLK1~CLK0	UiBRGのカウンタソースを選択してください 無効	
	CRS	CRD=1なので無効	
	TXEPT	送信レジスタ空フラグ	
	CRD(注3)	"1"にしてください	
	NCH	"1"にしてください	
	CKPOL	"0"にしてください	
	UFORM	"1"にしてください	
	UiC1	TE	送信を許可する場合、"1"にしてください
TI		送信バッファ空フラグ	
RE		受信を許可する場合、"1"にしてください	
RI		受信完了フラグ	
U2IRS(注2)		無効	
U2RRM(注2)、UiLCH、UiERE		"0"にしてください	
UiSMR	IICM	"1"にしてください	
	ABC	アービトレーションロスト検出タイミングを選択してください	無効
	BBS	バスビジーフラグ	
	3~7	"0"にしてください	
UiSMR2	IICM2	「表15.12 I <sup>2</sup> Cモード時の各機能」参照	
	CSC	クロック同期化を許可する場合、"1"にしてください	"0"にしてください
	SWC	クロックの9ビット目の立ち下がりでのSCLi出力を"L"出力固定にする場合、"1"にしてください	
	ALS	アービトレーションロスト検出時にSDAiの出力を停止する場合、"1"にしてください	"0"にしてください
	STAC	"0"にしてください	スタートコンディション検出でUARTiを初期化する場合、"1"にしてください
	SWC2	SCLiの出力を強制的に"L"にする場合、"1"にしてください	
	SDHI	SDAi出力を禁止する場合、"1"にしてください	
	7	"0"にしてください	
UiSMR3	0、2、4、NODC	"0"にしてください	
	CKPH	「表15.12 I <sup>2</sup> Cモード時の各機能」参照	
	DL2~DL0	SDAiのデジタル遅延値を設定してください	
UiSMR4	STAREQ	スタートコンディションを生成する場合、"1"にしてください	"0"にしてください
	RSTAREQ	リスタートコンディションを生成する場合、"1"にしてください	"0"にしてください
	STPREQ	ストップコンディションを生成する場合、"1"にしてください	"0"にしてください
	STSPSEL	各コンディション出力時に"1"にしてください	"0"にしてください
	ACKD	ACK、NACKを選択してください	
	ACKC	ACKデータを出力する場合、"1"にしてください	
	SCLHI	ストップコンディション検出時にSCLi出力を停止する場合、"1"にしてください	"0"にしてください
	SWC9	"0"にしてください	クロックの9ビット目の次の立ち下がりでのSCLiを"L"ホールドにする場合、"1"にしてください
IFSR0	IFSR06、IFSR07	"1"にしてください	
UCON	U0IRS、U1IRS	無効	
	2~7	"0"にしてください	

i=0~2

注1. この表に記載していないビットはI<sup>2</sup>Cモード時に書く場合、"0"を書いてください。

注2. U0C1、U1C1レジスタのビット4、5は"0"にしてください。U0IRS、U1IRS、U0RRM、U1RRMビットはUCONレジスタにあります。

注3. UART1をI<sup>2</sup>Cモードで使用しているときに、UART0のCTS/RTS分離機能を許可する場合、U1C0レジスタのCRDビットを"0"(CTS/RTS機能許可)、CRSビットを"0"(CTS機能を選択)にしてください。

表15.12 I<sup>2</sup>Cモード時の各機能

機能	クロック同期形 シリアル/Oモード (SMD2~SMD0= 001b、IICM=0)	I <sup>2</sup> Cモード(SMD2~SMD0=010b、IICM=1)			
		IICM2=0 (NACK/ACK割り込み)		IICM2=1 (UART送信/UART受信割り込み)	
		CKPH=0 (クロック遅れなし)	CKPH=1 (クロック遅れあり)	CKPH=0 (クロック遅れなし)	CKPH=1 (クロック遅れあり)
割り込み番号6,7,10 の要因(注1、5、7)	-	スタートコンディション検出、ストップコンディション検出 (「表15.13 STSPSELビットの機能」参照)			
割り込み番号 15,17,19の要因 (注1、6)	UARTi送信 送信開始、または 送信完了 (UiIRSで選択)	アクノリッジ未検出(NACK) 9ビット目のSCLiの立ち上がり	UARTi送信 9ビット目のSCLi の立ち上がり	UARTi送信 9ビット目の次の SCLiの立ち下がり	
割り込み番号 16,18,20の要因 (注1、6)	UARTi受信 8ビット目の受信時 CKPOL=0(立ち上がり) CKPOL=1(立ち下がり)	アクノリッジ検出(ACK) 9ビット目のSCLiの立ち上がり	UARTi受信 9ビット目のSCLiの立ち下がり		
UART受信シフト レジスタからUiRB レジスタへのデータ 転送タイミング	CKPOL=0(立ち上がり) CKPOL=1(立ち下がり)	9ビット目のSCLiの立ち上がり	9ビット目のSCLi の立ち下がり	9ビット目のSCLi の立ち下がりと、 立ち上がり	
UARTi送信出力遅延	遅延なし	遅延あり			
P6_3、P6_7、P7_0 端子の機能	TXDi出力	SDAi入出力			
P6_2、P6_6、P7_1 端子の機能	RXDi入力	SCLi入出力			
P6_1、P6_5、P7_2 端子の機能	CLKi入力または 出力選択	-(I <sup>2</sup> Cモードには使用しない)			
ノイズフィルタ幅	15ns	200ns			
RXDi、SCLi端子 レベルの読み込み	対応するポート 方向ビットが“0” の場合、可能	対応するポート方向ビットの内容に関係なく、可能			
TXDi、SDAi出力 の初期値	CKPOL=0(H) CKPOL=1(L)	I <sup>2</sup> Cモード設定前に、ポートレジスタに設定した値(注2)			
SCLiの初期値、終了値	-	H	L	H	L
DMA1要因(注6)	UARTi受信	アクノリッジ検出(ACK)	UARTi受信 9ビット目のSCLiの立ち下がり		
受信データ格納	1~8ビット目を UiRBレジスタの ビット0~7に格納	1~8ビット目をUiRBレジスタの ビット7~0に格納	1~7ビット目をUiRBレジスタビット 6~0に、8ビット目を UiRBレジスタの ビット8に格納	1~8ビット目をUiRB レジスタのビット 7~0に格納(注3)	
受信データ読み出し	UiRBレジスタの状態をそのまま読み出す			UiRBレジスタのビット 6~0はビット7~1と して、ビット8はビット0 として読み出す(注4)	

i=0~2

注1. 割り込み要因を変更すると、変更した割り込みの割り込み制御レジスタのIRビットが“1”(割り込み要求あり)になることがあります(「23.6 割り込み」参照)。次のビットを変更すると、割り込み要因、割り込みタイミングなどが変化しますので、これらのビットを変更した後、IRビットを“0”(割り込み要求なし)にしてください。

- ・ UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビット
- ・ UiSMRレジスタのIICMビット、
- ・ UiSMR2レジスタのIICM2ビット
- ・ UiSMR3レジスタのCKPHビット

注2. SDAi出力の初期値は、SMD2~SMD0ビットが“000b”(シリアルインタフェースは無効)の状態を設定してください。

注3. UiRBレジスタへのデータ転送2回目(9ビット目SCLi立ち上がり時)

注4. UiRBレジスタへのデータ転送1回目(9ビット目SCLi立ち下がり時)

注5. 「図15.26 STSPSELビットの機能」参照。

注6. 「図15.24 UiRBレジスタへの転送、割り込みのタイミング」参照。

注7. UART0使用時はIFSR0レジスタのIFSR06ビットを“1”(割り込み要因はUART0バス衝突検出)にしてください。

UART1使用時はIFSR0レジスタのIFSR07ビットを“1”(割り込み要因はUART1バス衝突検出)にしてください。

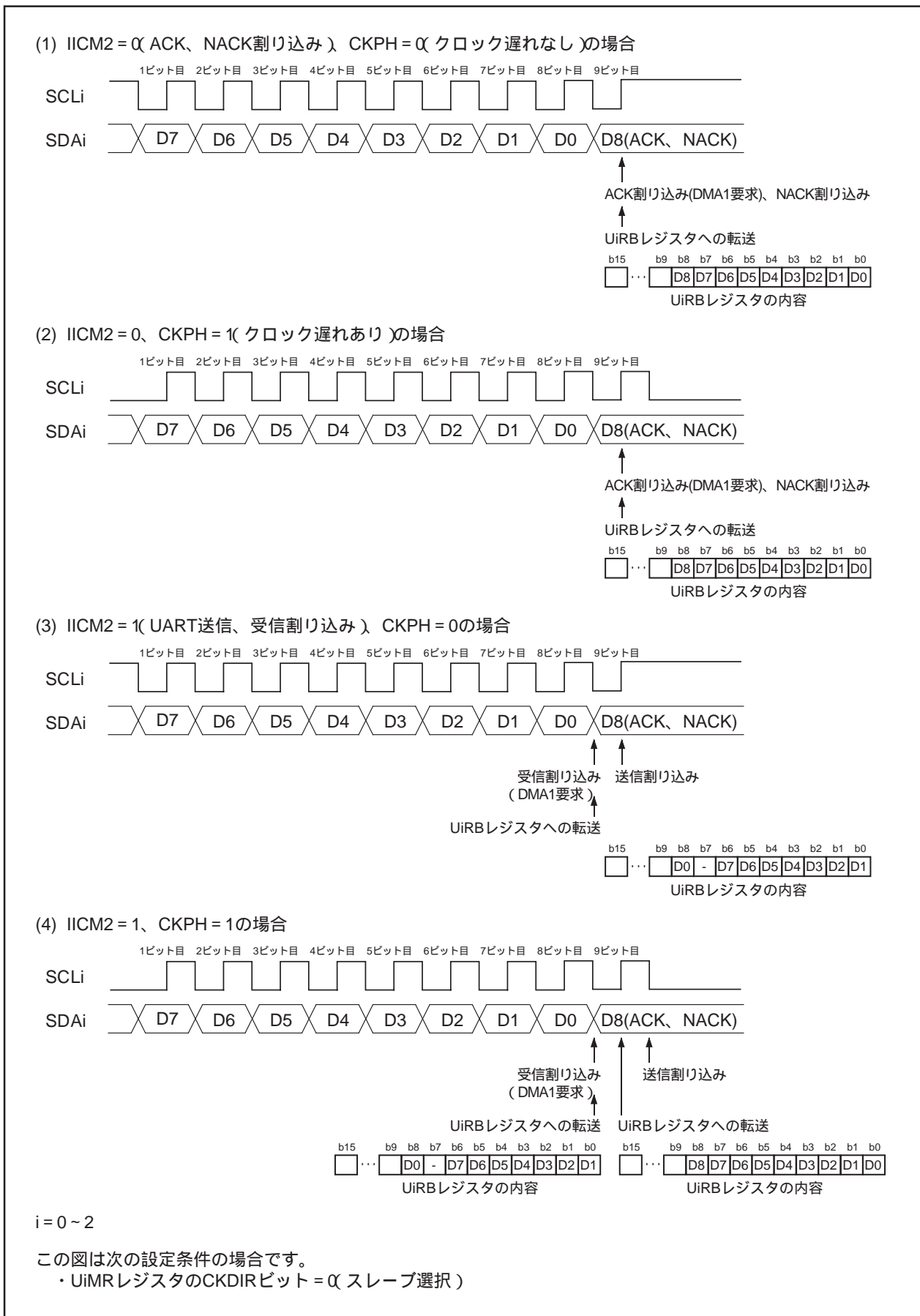


図15.24 UiRBレジスタへの転送、割り込みタイミング

## 15.1.3.1 スタートコンディション、ストップコンディションの検出

スタートコンディション検出またはストップコンディション検出を判定します。

スタートコンディション検出割り込み要求は、SCLi端子が“H”の状態でSDAi端子が“H”から“L”に変化すると発生します。ストップコンディション検出割り込み要求は、SCLi端子が“H”の状態でSDAi端子が“L”から“H”に変化すると発生します。

図15.25にスタートコンディション、ストップコンディションの検出を示します。

スタートコンディション検出割り込みと、ストップコンディション検出割り込みは、割り込み制御レジスタ、ベクタを共用していますので、どちらの要求による割り込みかは、UiSMRレジスタのBBSビットで判定してください。

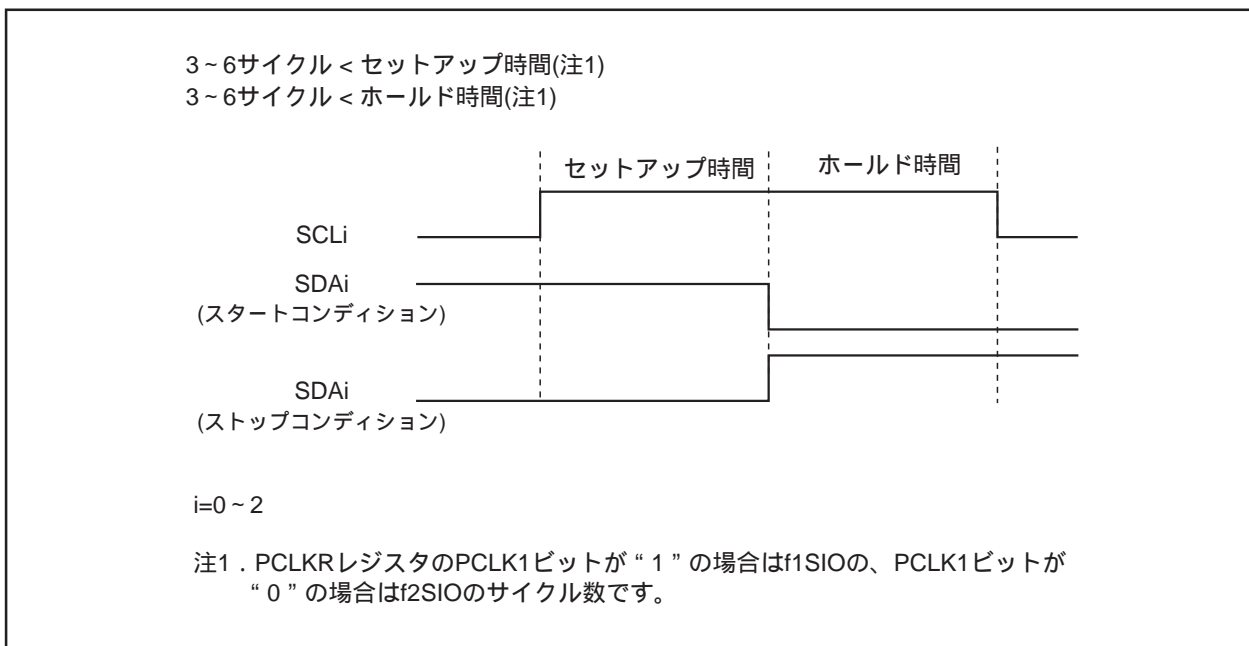


図15.25 スタートコンディション、ストップコンディションの検出

## 15.1.3.2 スタートコンディション、ストップコンディションの出力

UiSMR4レジスタ( $i=0 \sim 2$ )のSTAREQビットを“1(スタート)”にするとスタートコンディションを生成します。

UiSMR4レジスタのRSTAREQビットを“1(スタート)”にするとリスタートコンディションを生成します。

UiSMR4レジスタのSTPREQビットを“1(スタート)”にするとストップコンディションを生成します。出力の手順は次の通りです。

- (1) STAREQビット、RSTAREQビット、またはSTPREQビットを“1(スタート)”にする
- (2) UiSMR4レジスタのSTSPSELビットを“1(出力)”にする

表15.13、図15.26にSTSPSELビットの機能を示します。

表15.13 STSPSELビットの機能

機能	STSPSEL = 0	STSPSEL = 1
SCLi、SDAi端子の出力	転送クロック、データを出力。 スタートコンディション、ストップ コンディションの出力は、ポートを 使ったプログラムで実現 (ハードウェア による自動生成はしない)	STAREQビット、RSTAREQビット、 STPREQビットに従って、スタート コンディション、ストップコンディション を出力
スタートコンディション、 ストップコンディション 割り込み要求発生タイミング	スタートコンディション、ストップ コンディション検出	スタートコンディション、ストップ コンディション生成終了

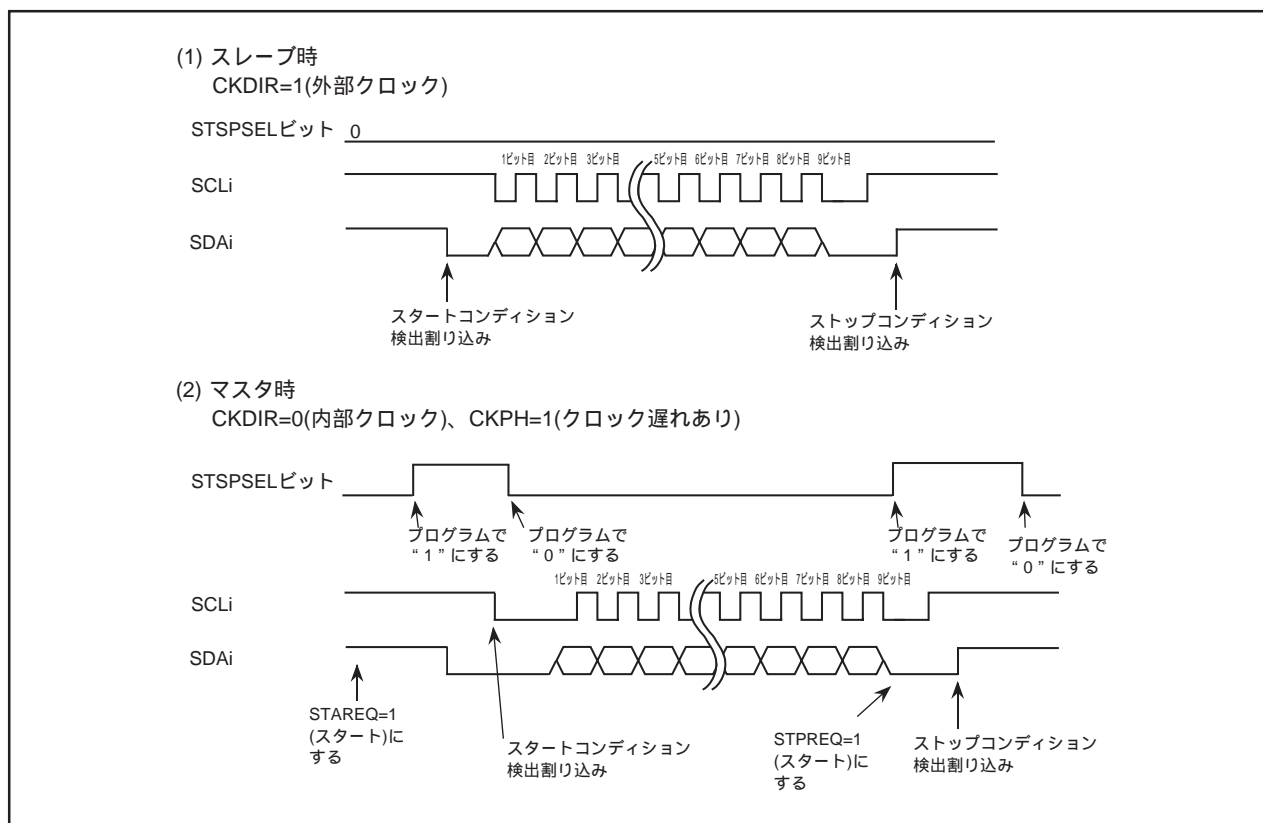


図15.26 STSPSELビットの機能

## 15.1.3.3 アービトレーション

SCLiの立ち上がりのタイミングで、送信データとSDAi端子入力データの不一致を判定します。UiSMRレジスタのABCビットで、UiRBレジスタのABTビットの更新タイミングを選択します。ABCビットが“0”(ビットごとに更新)の場合、判定時に不一致を検出すると同時にABTビットが“1”に、検出しないと“0”になります。ABCビットを“1”にすると、判定時に一度でも不一致が検出された場合、9ビット目のクロックの立ち下がりABTビットが“1”(不一致検出)になります。なお、バイトごとに更新する場合は、1バイト目のアクノリッジ検出完了後、ABTビットを“0”(未検出)にしてから、次の1バイトを転送してください。

UiSMR2レジスタのALSビットを“1”(SDA出力停止許可)にすると、アービトレーションロストが発生し、ABTビットが“1”(不一致検出)になったとき、同時にSDAi端子がハイインピーダンス状態になります。

#### 15.1.3.4 転送クロック

図15.24に示すような転送クロックで送受信を行います。

UiSMR2レジスタのCSCビットは内部で生成したクロック(内部SCLi)と、SCLi端子に入力される外部クロックの同期をとるためのビットです。CSCビットを“1”(クロック同期化を許可)にすると、内部SCLiが“H”の場合、SCLi端子に立ち下がりエッジがあれば内部SCLiを“L”とし、UiBRGレジスタの値をリロードしてL区間のカウントを開始します。また、SCLi端子が“L”のとき、内部SCLiが“L”から“H”に変化するとカウントを停止し、SCLi端子が“H”になるとカウントを再開します。

したがって、UARTiの転送クロックは、内部SCLiとSCLi端子の信号の論理積になります。なお、転送クロックは内部SCLiの1ビット目の立ち下がりの半周期前から9ビット目の立ち上がりまでの期間で動作します。この機能を使用する場合、転送クロックは内部クロックを選択してください。

UiSMR2レジスタのSWCビットでクロックの9ビット目の立ち下がりで、SCLi端子は“L”出力固定になるが“L”出力固定を解除するかを選択できます。

UiSMR4レジスタのSCLHIビットを“1”(許可)にすると、ストップコンディション検出時にSCLi出力を停止します(ハイインピーダンス状態)。

UiSMR2レジスタのSWC2ビットを“1”(0出力)にすると、送受信中でもSCLi端子から強制的に“L”を出力できます。SWC2ビットを“0”(転送クロック)にすると、SCLi端子からの“L”出力は解除され、転送クロックが入出力されます。

UiSMR3レジスタのCKPHビットが“1”のとき、UiSMR4レジスタのSWC9ビットを“1”(SCL“L”ホールド許可)にすると、クロックの9ビット目の次の立ち下がりでSCLi端子は“L”出力固定になります。SWC9ビットを“0”(SCL“L”ホールド禁止)にすると“L”出力固定は解除されます。

#### 15.1.3.5 SDA出力

UiTBレジスタのビット7~0(D7~D0)に書いた値を、D7から順に出力します。9ビット目(D8)はACKまたはNACKです。

SDAi送信出力の初期値は、IICM = 1(I<sup>2</sup>Cモード)で、UiMRレジスタのSMD2~SMD0ビットが“000b”(シリアルインタフェースは無効)の状態を設定してください。

UiSMR3レジスタのDL2~DL0ビットによりSDAiの出力を遅延なし、またはUiBRGカウントソースの2~8サイクルの遅延を設定できます。

UiSMR2レジスタのSDHIビットを“1”(SDA出力禁止)にすると、SDAi端子が強制的にハイインピーダンス状態になります。なお、SDHIビットはUARTiの転送クロックの立ち上がりのタイミングで書かないでください。ABTビットが“1”(検出)になる場合があります。

#### 15.1.3.6 SDA入力

IICM2ビットが“0”のとき、受信したデータの1~8ビット目(D7~D0)をUiRBレジスタのビット7~0に格納します。9ビット目(D8)はACKまたはNACKです。

IICM2ビットが“1”のとき、受信したデータの1~7ビット目(D7~D1)をUiRBレジスタのビット6~0に、8ビット目(D0)をUiRBレジスタのビット8に格納します。IICM2ビットが“1”のときでも、CKPHビットが“1”であれば、9ビット目のクロックの立ち上がり後にUiRBレジスタを読み出すことにより、IICM2ビットが“0”のときと同様のデータが読めます。

## 15.1.3.7 ACK、NACK

UiSMR4レジスタのSTSPSELビットが<sup>0</sup> (スタートコンディション、ストップコンディションを生成しない)でUiSMR4レジスタのACKCビットが<sup>1</sup> (ACKデータ出力)の場合、UiSMR4レジスタのACKDビットの値がSDAi端子から出力されます。

IICM2ビットが<sup>0</sup> の場合、NACK割り込み要求は、送信クロックの9ビット目の立ち上がり時にSDAi端子が<sup>H</sup> のままで発生します。ACK割り込み要求は、送信クロックの9ビット目の立ち上がり時にSDAi端子が<sup>L</sup> ならば発生します。

DMA1要求要因にACKiを選択すると、アクノリッジ検出によってDMA転送を起動できます。

## 15.1.3.8 送受信初期化

STACビットを<sup>1</sup> (UARTi初期化許可)にし、スタートコンディションを検出すると次のように動作します。

- ・送信シフトレジスタは初期化され、UiTBレジスタの内容が送信シフトレジスタに転送されます。これにより、次に入力されたクロックを1ビット目として送信を開始します。ただし、UARTi出力値はクロックが入って1ビット目のデータが出力されるまでの間は変化せず、スタートコンディションを検出した時点の値のままです。
- ・受信シフトレジスタは初期化され、次に入力されたクロックを1ビット目として受信が開始されます。
- ・SWCビットが<sup>1</sup> (SCLウェイト出力許可)になります。これにより、クロックの9ビット目の立ち下がりでSCLi端子が<sup>L</sup> になります。

なお、この機能を使用してUARTiの送受信を開始した場合、TIビットは変化しません。また、この機能を使用する場合、転送クロックは外部クロックを選択してください。

## 15.1.4 特殊モード2

1つのマスタから、複数のスレーブへシリアル通信できます。また、転送クロックの極性と位相を選択できます。

表15.14に特殊モード2の仕様、図15.27に特殊モード2の通信制御例 (UART2)、表15.15に特殊モード2時の使用レジスタと設定値を示します。

表15.14 特殊モード2の仕様

項目	仕様
転送データフォーマット	転送データ長 8ビット
転送クロック	<ul style="list-style-type: none"> <li>・マスタモード UiMRレジスタのCKDIRビットが<sup>#</sup>0 (内部クロック選択): <math>f_j / (2^{n+1})</math> <math>f_j = f1SIO, f2SIO, f8SIO, f32SIO</math> <math>n</math>: UiBRGレジスタ設定値 00h ~ FFh</li> <li>・スレーブモード CKDIRビットが<sup>#</sup>1 (外部クロック選択): CLKi端子からの入力</li> </ul>
送信制御、受信制御	入出力ポートで制御
送信開始条件	送信開始には次の条件が必要(注1) <ul style="list-style-type: none"> <li>・UiC1レジスタのTEビットが<sup>#</sup>1 (送信許可)</li> <li>・UiC1レジスタのTIビットが<sup>#</sup>0 (UiTBレジスタにデータあり)</li> </ul>
受信開始条件	受信開始には、次の条件が必要(注1) <ul style="list-style-type: none"> <li>・UiC1レジスタのREビットが<sup>#</sup>1 (受信許可)</li> <li>・TEビットが<sup>#</sup>1 (送信許可)</li> <li>・TIビットが<sup>#</sup>0 (UiTBレジスタにデータあり)</li> </ul>
割り込み要求発生 タイミング	送信時、次の条件のいずれかを選択可 <ul style="list-style-type: none"> <li>・UiIRSビット(注2)が<sup>#</sup>0 (送信バッファ空): UiTBレジスタからUARTi送信レジスタへデータ転送時(送信開始時)</li> <li>・UiIRSビットが<sup>#</sup>1 (送信完了): UARTi送信レジスタからデータ送信完了時 受信時</li> <li>・UARTi受信レジスタからUiRBレジスタへデータ転送時(受信完了時)</li> </ul>
エラー検出	オーバランエラー(注3) UiRBレジスタを読む前に次のデータ受信を開始し、次のデータの7ビット目を受信すると発生
選択機能	クロック位相選択 転送クロックの極性と相の4つの組み合わせを選択可

i = 0 ~ 2

注1. 外部クロックを選択している場合、UiC0レジスタのCKPOLビットが<sup>#</sup>0 (転送クロックの立ち下がりで送信データ出力、立ち上がりで受信データ入力)のときは外部クロックが<sup>#</sup>Hの状態、CKPOLビットが<sup>#</sup>1 (転送クロックの立ち上がりで送信データ出力、立ち下がりで受信データ入力)のときは外部クロックが<sup>#</sup>Lの状態条件を満たしてください。

注2. U0IRS、U1IRSビットはUCONレジスタのビット0、1で、U2IRSビットはU2C1レジスタのビット4です。

注3. オーバランエラーが発生した場合、UiRBレジスタは不定になります。またSiRICレジスタのIRビットは変化しません。



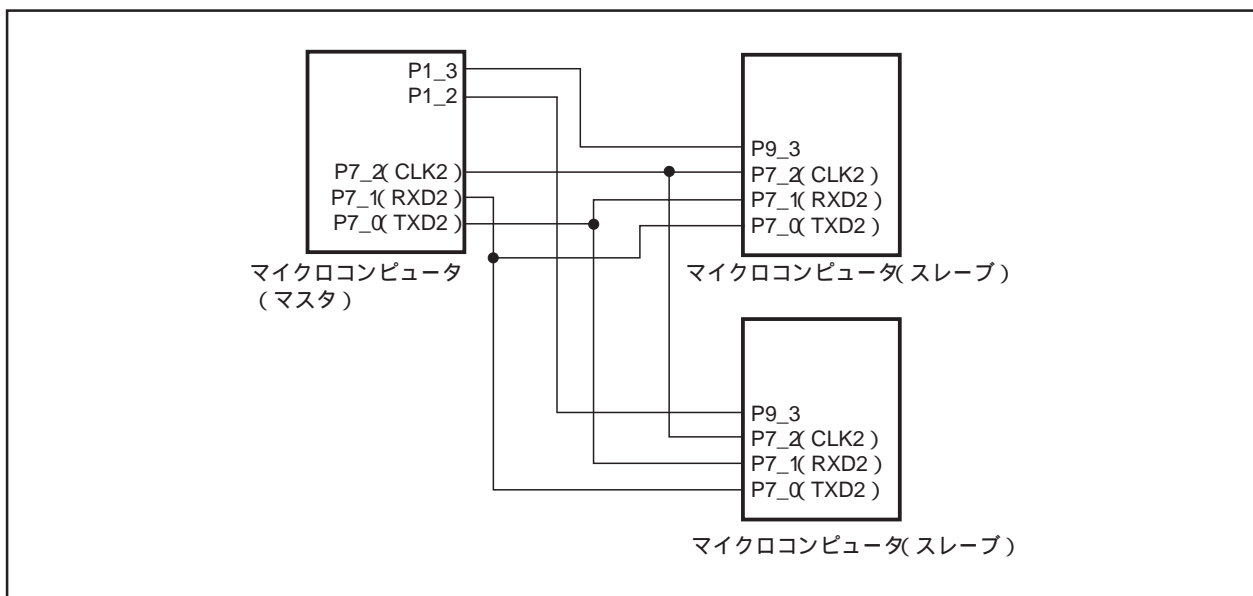


図15.27 特殊モード2の通信制御例( UART2 )

表15.15 特殊モード2時の使用レジスタと設定値

レジスタ	ビット	機能
UiTB(注1)	0~7	送信データを設定してください
UiRB(注1)	0~7	受信データが読めます
	OER	オーバランエラーフラグ
UiBRG	0~7	ビットレートを設定してください
UiMR(注1)	SMD2~SMD0	"001b"にしてください
	CKDIR	マスタモードの場合"0"に、スレーブモードの場合"1"にしてください
	IOPOL	"0"にしてください
UiC0	CLK1~CLK0	UiBRGのカウントソースを選択してください
	CRS	CRD = 1なので無効
	TXEPT	送信レジスタ空フラグ
	CRD	"1"にしてください
	NCH	TXDi端子の出力形式を選択してください
	CKPOL	UiSMR3レジスタのCKPHビットとの組み合わせでクロック位相が設定できます
	UFORM	"0"にしてください
UiC1	TE	送受信許可する場合、"1"にしてください
	TI	送信バッファ空フラグ
	RE	受信を許可する場合、"1"にしてください
	RI	受信完了フラグ
	U2IRS(注2)	UART2送信割り込み要因を選択してください
	U2RRM(注2)、 UiLCH、UiERE	"0"にしてください
UiSMR	0~7	"0"にしてください
UiSMR2	0~7	"0"にしてください
UiSMR3	CKPH	UiC0レジスタのCKPOLビットとの組み合わせでクロック位相が設定できます
	NODC	"0"にしてください
	0、2、4~7	"0"にしてください
UiSMR4	0~7	"0"にしてください
UCON	U0IRS、U1IRS	UART0、1送信割り込み要因を選択してください
	U0RRM、U1RRM	"0"にしてください
	CLKMD0	CLKMD1 = 0なので無効
	CLKMD1、RCSP、7	"0"にしてください

i = 0~2

注1. この表に記載していないビットは特殊モード2時に書く場合、"0"を書いてください。

注2. U0C1、U1C1レジスタのビット4、5は"0"にしてください。U0IRS、U1IRS、U0RRM、U1RRMビットはUCONレジスタにあります。

## 15.1.4.1 クロック位相設定機能

UiSMR3レジスタのCKPHビットとUiC0レジスタのCKPOLビットで転送クロックの相と極性の4つの組み合わせを選択できます。

転送クロックの極性と相は、転送を行うマスタとスレーブで同じにしてください。

図15.28にマスタ(内部クロック)の場合の送受信のタイミングを示します。

図15.29にスレーブ(外部クロック)の場合の送受信のタイミング(CKPH=0)、図15.30にスレーブ(外部クロック)の場合の送受信のタイミング(CKPH=1)を示します。

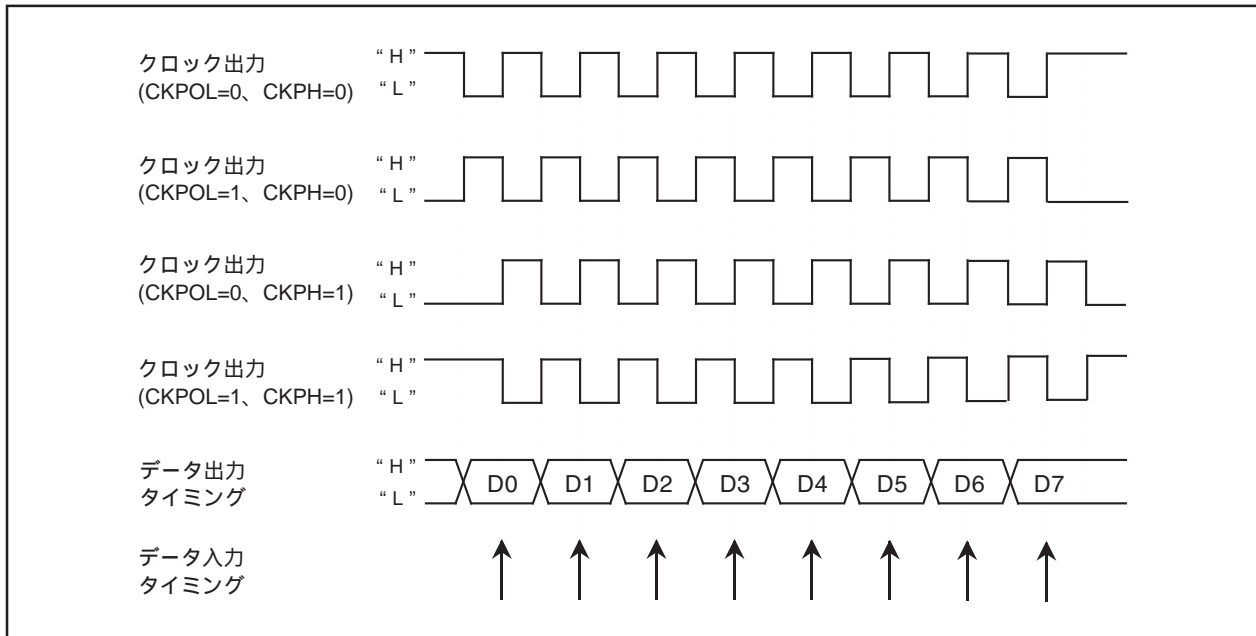


図15.28 マスタ(内部クロック)の場合の送受信のタイミング

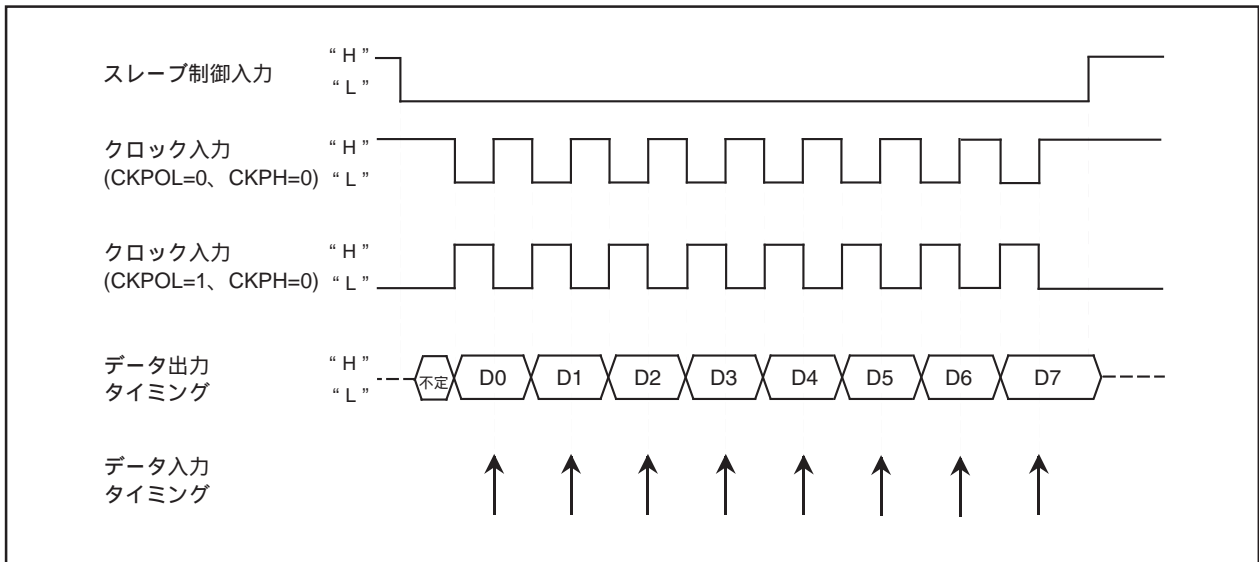


図15.29 スレーブ(外部クロック)の場合の送受信のタイミング(CKPH=0)

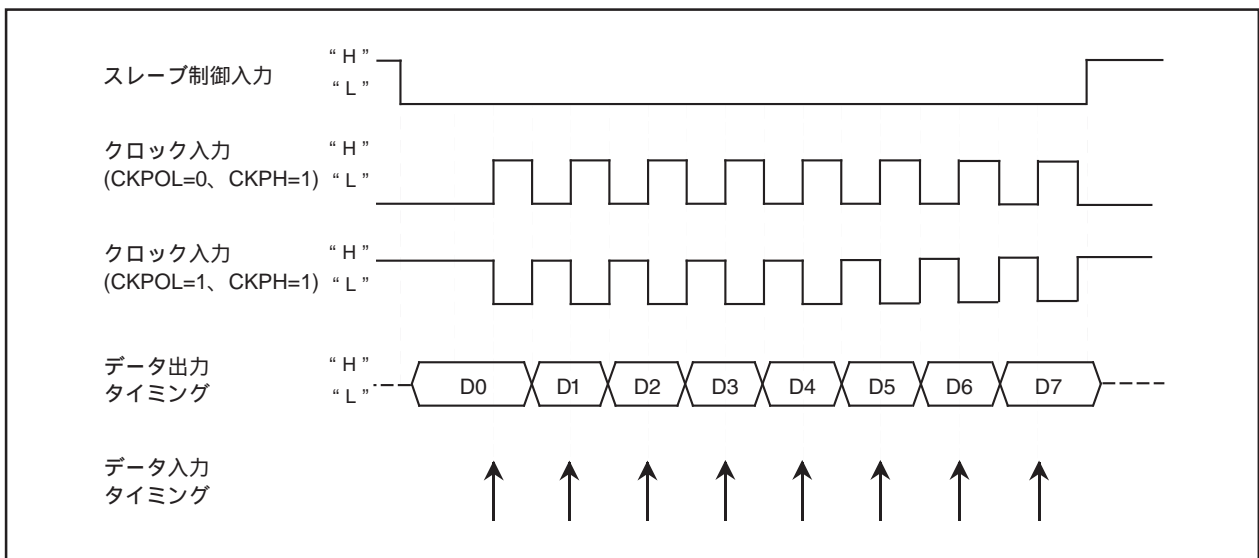


図15.30 スレーブ(外部クロック)の場合の送受信のタイミング(CKPH=1)

## 15.1.5 特殊モード(IEモード)

UARTモードの1バイトの波形でIEBusの1ビットに近似させるモードです。

表15.16にIEモード時の使用レジスタと設定値、図15.31にバス衝突検出機能関連ビットの機能を示します。

TXDi端子(i=0~2)の出力レベルとRXDi端子の入力レベルが異なる場合、UARTiバス衝突検出割り込み要求が発生します。

UART0、UART1のバス衝突検出機能を使用する場合は、IFSR0レジスタのIFSR06ビットとIFSR07ビットで選択してください。

表15.16 IEモード時の使用レジスタと設定値

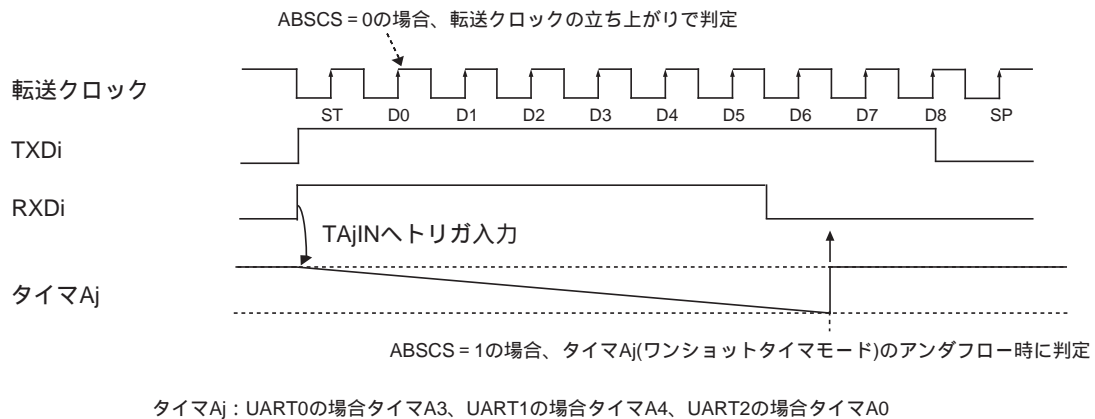
レジスタ	ビット	機能
UiTB	0~8	送信データを設定してください
UiRB(注1)	0~8	受信データが読めます
	OER、FER、PER、SUM	エラーフラグ
UiBRG	0~7	ビットレートを設定してください
UiMR	SMD2~SMD0	"110b"にしてください
	CKDIR	内部クロック、外部クロックを選択してください
	STPS	"0"にしてください
	PRY	PRYE=0なので無効
	PRYE	"0"にしてください
	IOPOL	TXD、RXD入出力極性を選択してください
UiC0	CLK1~CLK0	UiBRGのカウントソースを選択してください
	CRS	CRD=1なので無効
	TXEPT	送信レジスタ空フラグ
	CRD	"1"にしてください
	NCH	TXDi端子の出力形式を選択してください
	CKPOL	"0"にしてください
	UFORM	"0"にしてください
UiC1	TE	送信を許可する場合、"1"にしてください
	TI	送信バッファ空フラグ
	RE	受信を許可する場合、"1"にしてください
	RI	受信完了フラグ
	U2IRS(注2)	URAT2送信割り込み要因を選択してください
	U2RRM(注2)、 UiLCH、UiERE	"0"にしてください
UiSMR	0~3、7	"0"にしてください
	ABSCS	バス衝突検出サンプリングタイミングを選択してください
	ACSE	送信許可ビット自動クリアを使用する場合、"1"にしてください
	SSS	送信開始条件を選択してください
UiSMR2	0~7	"0"にしてください
UiSMR3	0~7	"0"にしてください
UiSMR4	0~7	"0"にしてください
IFSR0	IFSR06、IFSR07	"1"にしてください
UCON	U0IRS、U1IRS	UART0、1送信割り込み要因を選択してください
	U0RRM、U1RRM	"0"にしてください
	CLKMD0	CLKMD1=0なので無効
	CLKMD1、RCSP、7	"0"にしてください

i=0~2

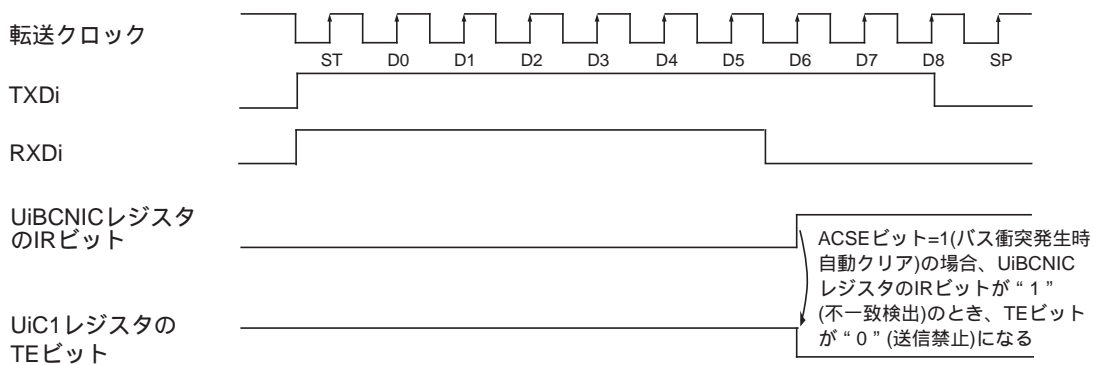
注1. この表に記載していないビットはIEモード時に書く場合、"0"を書いてください。

注2. U0C1、U1C1レジスタのビット4、5は"0"にしてください。U0IRS、U1IRS、U0RRM、U1RRMビットはUCONレジスタにあります。

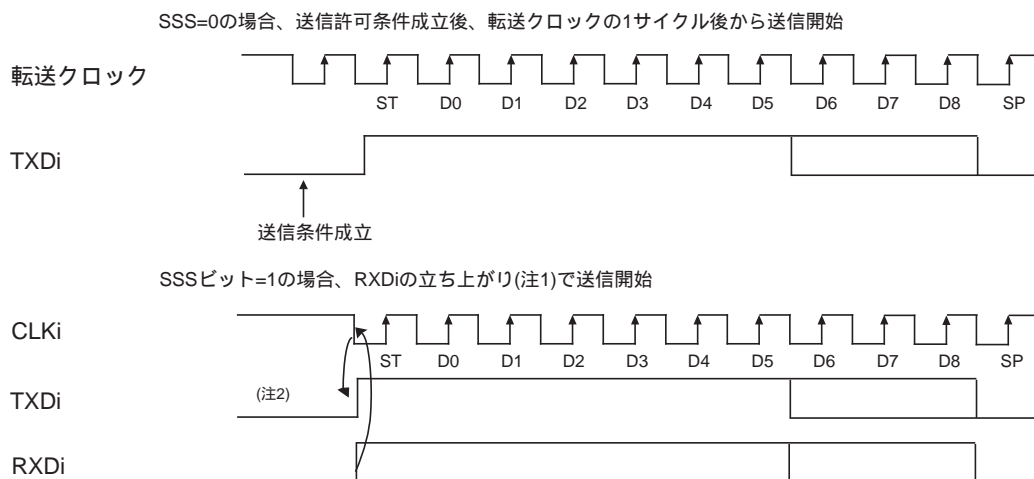
## (1) UiSMRレジスタのABSCSビット(バス衝突検出サンプリングクロック選択)



## (2) UiSMRレジスタのACSEビット(送信許可ビット自動クリア)



## (3) UiSMRレジスタのSSSビット(送信開始条件選択)



注1. IOPOL=0の場合、RXDiの立ち下がり。IOPOL=1の場合、RXDiの立ち上がり。

注2. 送信条件は、RXDiの立ち下がり(注1)前に成立している必要があります。

i = 0 ~ 2

この図は、IOPOL = 1(反転あり)の場合です。

図15.31 バス衝突検出機能関連ビットの機能

### 15.1.6 特殊モード4 (SIMモード) (UART2)

UARTモードを使用して、SIMインタフェースに対応するモードです。ダイレクトフォーマットとインバースフォーマットが実現でき、パリティエラー検出時にはTXD2端子から“L”を出力できます。

表15.17にSIMモードの仕様、表15.18にSIMモード時の使用レジスタと設定値、図15.32にSIMモードの送受信タイミング例を示します。

表15.17 SIMモードの仕様

項目	仕様
転送データフォーマット	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ダイレクトフォーマット</li> <li>・インバースフォーマット</li> </ul>
転送クロック	<ul style="list-style-type: none"> <li>・U2MRレジスタのCKDIRビットが“0” (内部クロック): <math>f_i(16(n+1))</math>  <math>f_i=f1SIO、f2SIO、f8SIO、f32SIO</math> <math>n=U2BRG</math>レジスタの設定値 00h~FFh</li> <li>・CKDIRビットが“1” (外部クロック): <math>fEXT(16(n+1))</math>  <math>fEXT</math>はCLK2端子からの入力 <math>n=U2BRG</math>レジスタの設定値 00h~FFh</li> </ul>
送信開始条件	送信開始には、次の条件が必要 <ul style="list-style-type: none"> <li>・U2C1レジスタのTEビットが“1” (送信許可)</li> <li>・U2C1レジスタのTIビットが“0” (U2TBレジスタにデータあり)</li> </ul>
受信開始条件	受信開始には、次の条件が必要 <ul style="list-style-type: none"> <li>・U2C1レジスタのREビットが“1” (受信許可)</li> <li>・スタートビットの検出</li> </ul>
割り込み要求発生タイミング(注2)	<ul style="list-style-type: none"> <li>・送信時            UART2送信レジスタからデータ転送完了時 (U2IRSビット=1)</li> <li>・受信時            UART2受信レジスタからU2RBレジスタへデータ転送 (受信完了)時</li> </ul>
エラー検出	<ul style="list-style-type: none"> <li>・オーバランエラー(注1)            U2RBレジスタを読む前に次のデータ受信を開始し、次のデータの最終ストップビットの1つ前のビットを受信すると発生</li> <li>・フレーミングエラー(注3)            設定した個数のストップビットが検出されなかったときに発生</li> <li>・パリティエラー(注3)            受信時、パリティエラーを検出すると、パリティエラー信号をTXD2端子から出力            送信時、送信割り込み発生時、RXD2端子の入力レベルによりパリティエラーを検知</li> <li>・エラーサムフラグ            オーバランエラー、フレーミングエラー、パリティエラーのうちいずれかが発生した場合“1”になる</li> </ul>

注1. オーバランエラーが発生した場合、U2RBレジスタは不定になります。またS2RICレジスタのIRビットは変化しません。

注2. リセット後、U2C1レジスタのU2IRSビットを“1” (送信完了)、U2EREビットを“1” (エラー信号出力)にすると、送信割り込み要求が発生します。そのため、SIMモードを使用する場合は設定後、IRビットを“0” (割り込み要求なし)にしてください。

注3. フレーミングエラーフラグ、パリティエラーフラグの立つタイミングは、UARTi受信レジスタからUiRBレジスタにデータが転送されるときに検出されます。

表15.18 SIMモード時の使用レジスタと設定値

レジスタ	ビット	機能
U2TB(注1)	0~7	送信データを設定してください
U2RB(注1)	0~7	受信データが読めます
	OER、FER、 PER、SUM	エラーフラグ
U2BRG	0~7	ビットレートを設定してください
U2MR	SMD2~SMD0	“101b”にしてください
	CKDIR	内部クロック、外部クロックを選択してください
	STPS	“0”にしてください
	PRY	ダイレクトフォーマットの場合“1”に、インバースフォーマットの場合 “0”にしてください
	PRYE	“1”にしてください
	IOPOL	“0”にしてください
U2C0	CLK1~CLK0	U2BRGのカウントソースを選択してください
	CRS	CRD=1なので無効
	TXEPT	送信レジスタ空フラグ
	CRD	“1”にしてください
	NCH	“0”にしてください
	CKPOL	“0”にしてください
	UFORM	ダイレクトフォーマットの場合“0”に、インバースフォーマットの場合 “1”にしてください
U2C1	TE	送信を許可する場合“1”にしてください
	TI	送信バッファ空フラグ
	RE	受信を許可する場合“1”にしてください
	RI	受信完了フラグ
	U2IRS	“1”にしてください
	U2RRM	“0”にしてください
	U2LCH	ダイレクトフォーマットの場合“0”に、インバースフォーマットの場合 “1”にしてください
	U2ERE	“1”にしてください
U2SMR(注1)	0~3	“0”にしてください
U2SMR2	0~7	“0”にしてください
U2SMR3	0~7	“0”にしてください
U2SMR4	0~7	“0”にしてください

注1 . この表に記載していないビットはSIMモード時に書く場合、“0”を書いてください。



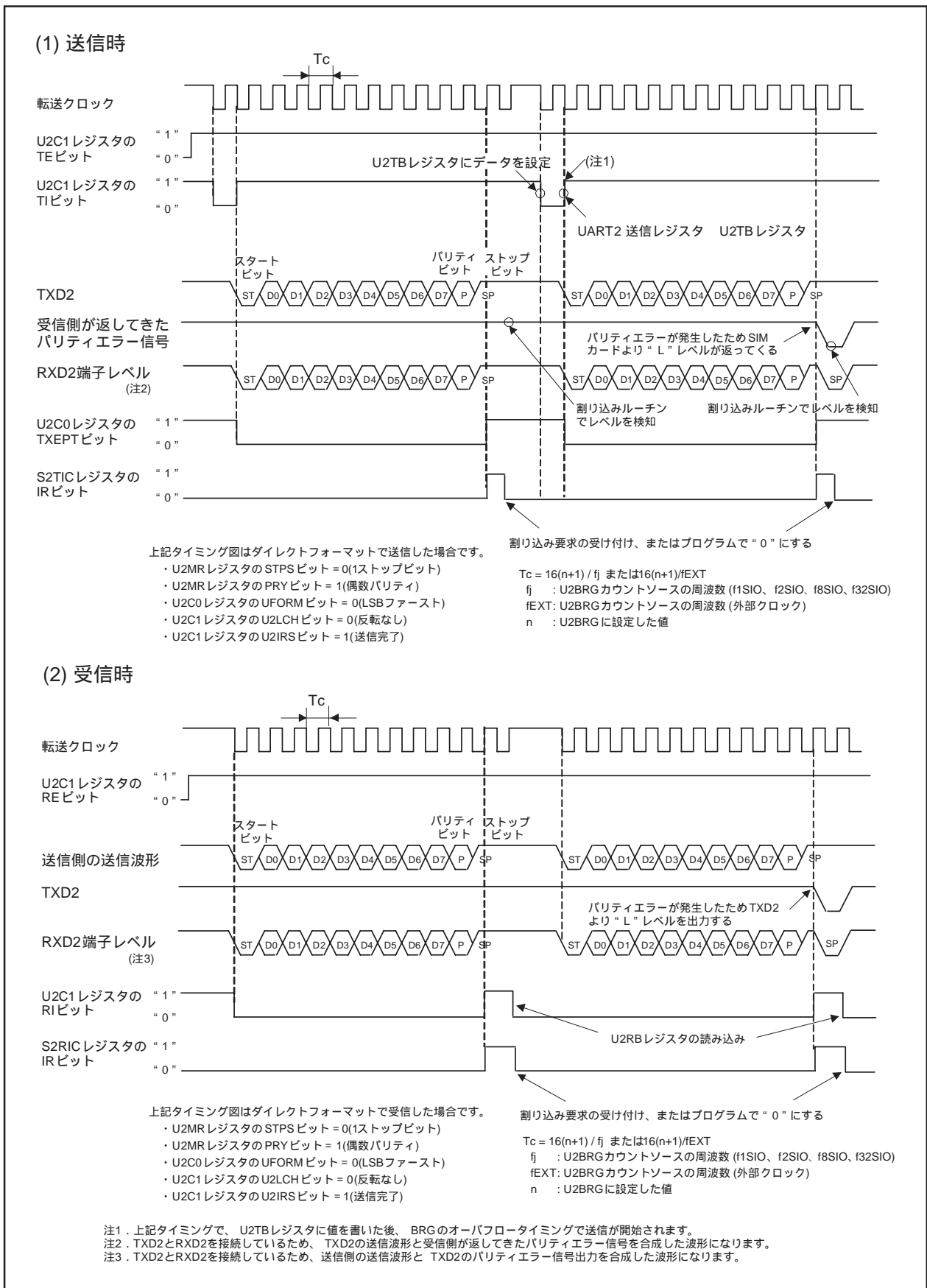


図15.32 SIMモードの送受信タイミング例

図15.33にSIMインタフェースの接続例を示します。TXD2とRXD2を接続してプルアップしてください。

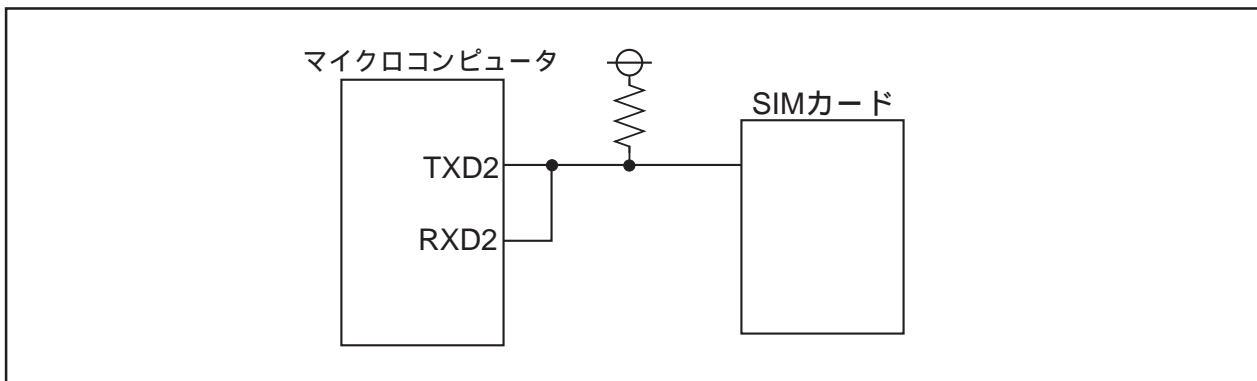


図15.33 SIMインタフェース接続例

#### 15.1.6.1 パリティエラー信号出力機能

U2C1レジスタのU2EREビットを“1”(出力する)にすると、パリティエラー信号を使用できます。

パリティエラー信号は、受信時にパリティエラーを検出した場合に出力する信号で、図15.32に示すタイミングでTXD2出力が“L”になります。ただし、パリティエラー信号出力中にU2RBレジスタを読むと、U2RBレジスタのPERビットが“0”(パリティエラーなし)になり、同時にTXD2出力も“H”に戻ります。

送信時、送信完了割り込み要求がストップビットを出力した次の転送クロックの立ち下がりが発生します。したがって、送信完了割り込みルーチンで、RXD2と端子を共用するポートを読むと、パリティエラー信号が返されたかどうか判定できます。

図15.34にパリティエラー信号出力タイミングを示します。

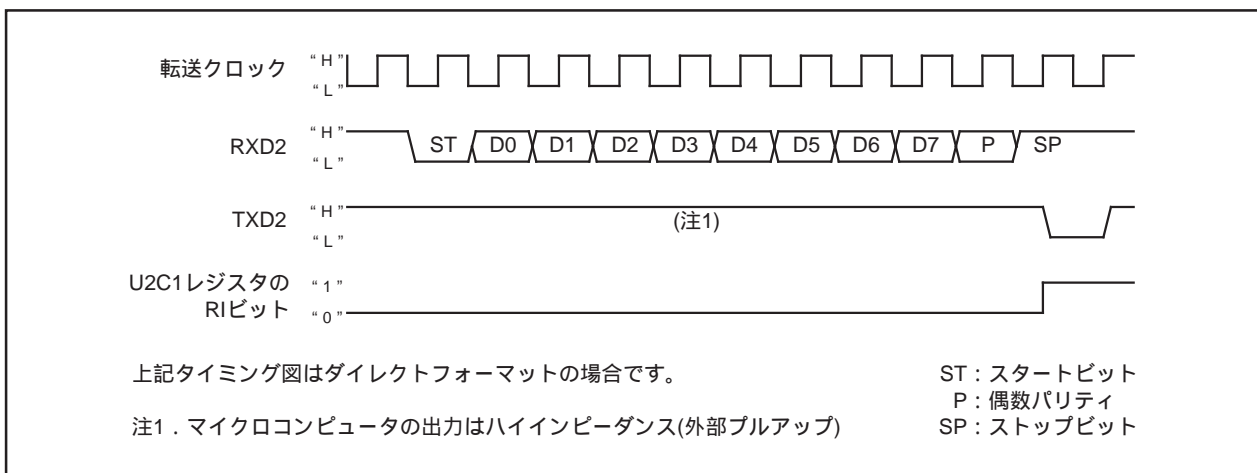


図15.34 パリティエラー信号出力タイミング

## 15.1.6.2 フォーマット

フォーマットには、ダイレクトフォーマットとインバースフォーマットがあります。

ダイレクトフォーマットの場合、U2MRレジスタのPRYEビットを“1”(パリティ許可)、PRYビットを“1”(偶数パリティ)、U2C0レジスタのUFORMビットを“0”(LSBファースト)、U2C1レジスタのU2LCHビットを“0”(反転なし)にしてください。送信時、U2TBレジスタに設定したデータをD0から順に、偶数パリティを付加して送信します。受信時、受け取ったデータをD0から順にU2RBレジスタに格納します。偶数パリティでパリティエラーを判定します。

インバースフォーマットの場合、PRYEビットを“1”、PRYビットを“0”(奇数パリティ)、UFORMビットを“1”(MSBファースト)、U2LCHビットを“1”(反転あり)にしてください。送信時、U2TBレジスタに設定した値の論理反転したデータをD7から順に、奇数パリティを付加して送信します。受信時、受け取ったデータを論理反転して、D7から順にU2RBレジスタに格納します。奇数パリティで、パリティエラーを判定します。

図15.35にSIMインタフェースフォーマットを示します。

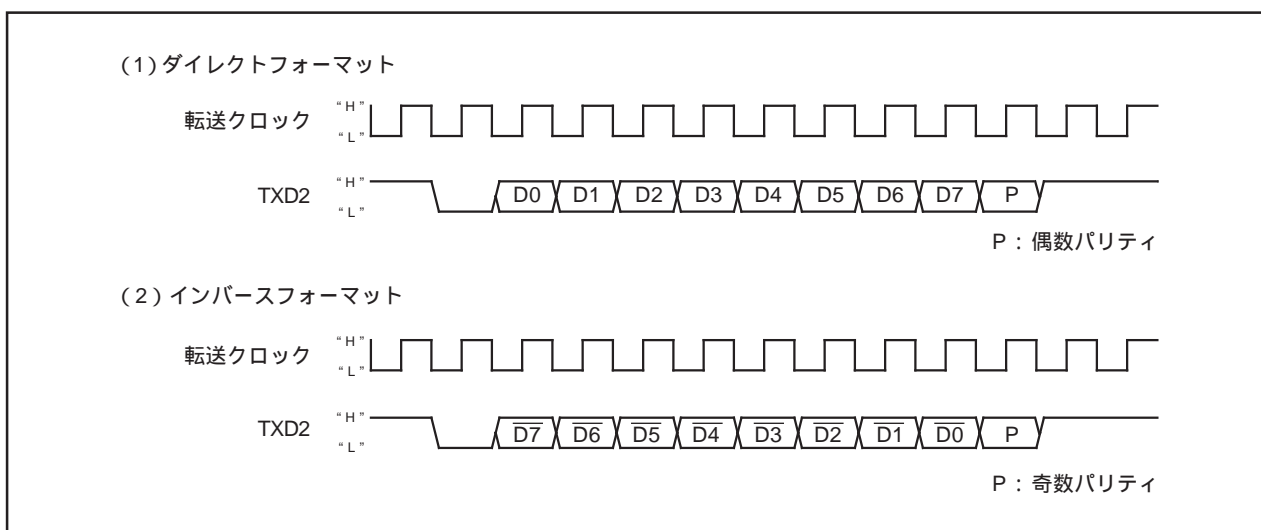


図15.35 SIMインタフェースフォーマット

15.2 SI/O3

SI/O3は、クロック同期形専用シリアルI/Oです。

図15.36にSI/O3ブロック図、図15.37にSI/O3関連レジスタ、表15.19にSI/O3の仕様を示します。

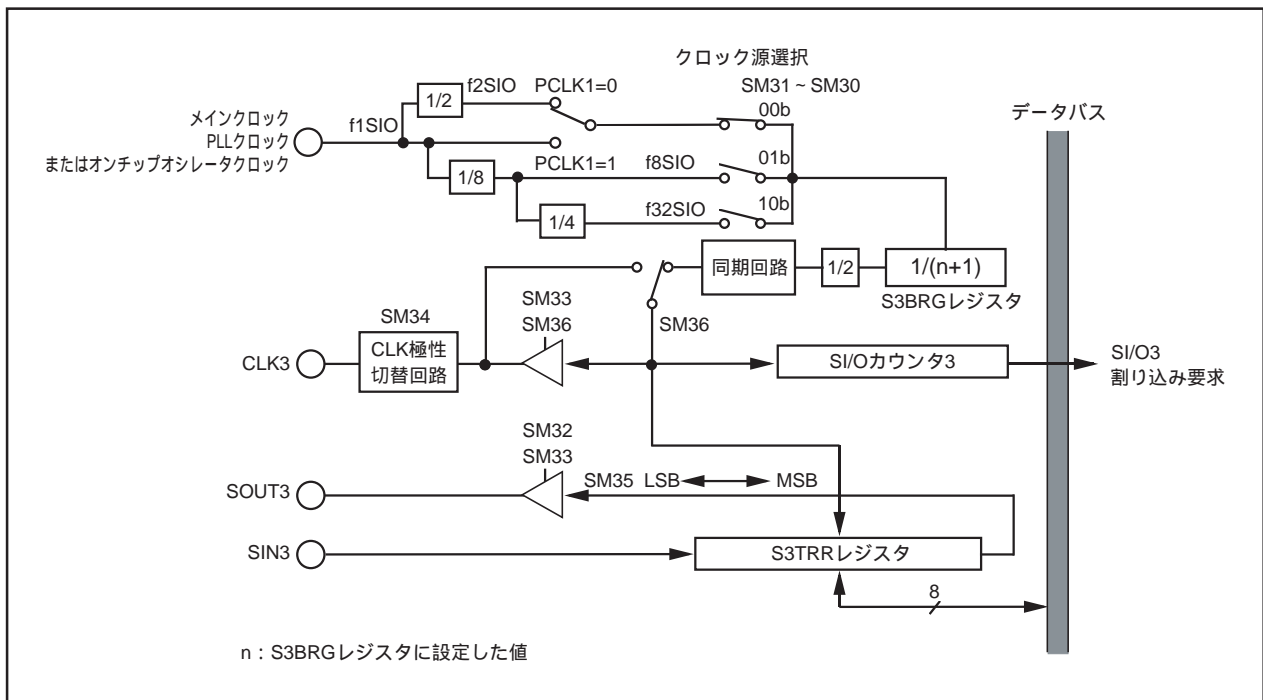


図15.36 SI/O3ブロック図

## SI/O3制御レジスタ(注1)

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
SM30	内部同期クロック 選択ビット(注5)	b1b0 00: f1SIOまたはf2SIOを選択(注6) 01: f8SIOを選択 10: f32SIOを選択 11: 設定しないでください	RW
SM31		RW	
SM32	SOUT3出力禁止ビット (注2)	0: SOUT3出力 1: SOUT3出力禁止(ハイインピーダンス)	RW
SM33	SI/O3ポート選択ビット	0: 入出力ポート 1: SOUT3出力、CLK3機能	RW
SM34	CLK極性選択ビット	0: 転送クロックの立ち下がりで送信データ 出力、立ち上がりで受信データ入力 1: 転送クロックの立ち上がりで送信データ 出力、立ち下がりで受信データ入力	RW
SM35	転送方向選択ビット	0: LSBファースト 1: MSBファースト	RW
SM36	同期クロック選択ビット	0: 外部クロック(注3) 1: 内部クロック(注4)	RW
SM37	SOUT3初期値設定ビット	SM33 = 0の場合に有効 0: "L"出力 1: "H"出力	RW

- 注1. このレジスタは、PRCRレジスタのPRC2ビットを"1"(書き込み許可)にした次の命令で書いてください。  
 注2. SM32ビットを"1"(SOUT3出力禁止)にすると、対象端子は使用している機能に関係なくハイインピーダンスになります。  
 注3. SM33ビットを"1"(SOUT3出力、CLK3機能)に、対応するポート方向ビットを"0"(入力モード)にしてください。  
 注4. SM33ビットを"1"(SOUT3出力、CLK3機能)にしてください。  
 注5. SM31 ~ SM30ビットを変更した場合は、S3BRGレジスタを設定してください。  
 注6. PCLKRレジスタのPCLK1ビットで選択してください。

## SI/O3ビットレートレジスタ(注1、2、3)

ビットシンボル	機能	設定範囲	RW
(b7-b0)	設定値をnとすると、S3BRGは カウントソースをn+1分周する	00h ~ FFh	WO

- 注1. 送受信停止中に書いてください。  
 注2. このレジスタはMOV命令を使用して書いてください。  
 注3. このレジスタはS3CレジスタのSM31 ~ SM30ビットを設定した後に書いてください。

## SI/O3送受信レジスタ(注1、2)

ビットシンボル	機能	RW
(b7-b0)	送信データを書くと送受信が始まり、送受信完了後、読むと 受信データが読める	RW

- 注1. 送受信停止中に書いてください。  
 注2. 受信する場合は、SIN3に対応するポート方向ビットを"0"(入力モード)にしてください。

図15.37 S3C、S3BRG、S3TRRレジスタ

表15.19 SI/O3の仕様

項目	仕様
転送データフォーマット	転送データ長 8ビット
転送クロック	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ S3CレジスタのSM36ビットが<sup>#</sup> 1 (内部クロック): <math>f_j (2^{n+1})</math>  <math>f_j = f1SIO, f8SIO, f32SIO</math> <math>n = S3BRG</math>レジスタの設定値 00h ~ FFh</li> <li>・ SM36ビットが<sup>#</sup> 0 (外部クロック): CLK3端子から入力(注1)</li> </ul>
送受信開始条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 送受信開始には、次の条件が必要  S3TRRレジスタに送信データを書く(注2、3)</li> </ul>
割り込み要求発生 タイミング	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ S3CレジスタのSM34ビットが<sup>#</sup> 0 の場合  最後の転送クロックの立ち上がり(注4)</li> <li>・ SM34ビットが<sup>#</sup> 1 の場合  最後の転送クロックの立ち下がり(注4)</li> </ul>
CLK3端子機能	入出力ポート、転送クロック入力、転送クロック出力
SOUT3端子機能	入出力ポート、送信データ出力、ハイインピーダンス
SIN3端子機能	入出力ポート、受信データ入力
選択機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ LSBファースト、MSBファースト選択  ビット0から送受信するか、またはビット7から送受信するかを選択可</li> <li>・ SOUT3初期値設定機能  S3CレジスタのSM36ビットが<sup>#</sup> 0 (外部クロック)の場合、送信していないときのSOUT3端子出力レベルを選択可</li> <li>・ CLK極性選択  転送データの出力と入力タイミングが、転送クロックの立ち上がりか立ち下がりかを選択可</li> </ul>

注1. S3CレジスタのSM36ビットを<sup>#</sup> 0 (外部クロック)にする場合は、次のようにしてください。

- ・ S3CレジスタのSM34ビットが<sup>#</sup> 0 の場合、CLK3端子に“H”が入力されている状態でS3TRRレジスタに送信データを書いてください。S3CレジスタのSM37ビットを書き換える場合も同様です。
- ・ SM34ビットが<sup>#</sup> 1 の場合、CLK3端子に“L”が入力されている状態でS3TRRレジスタに送信データを書いてください。SM37ビットを書き換える場合も同様です。
- ・ 転送クロックがSI/O3回路に入力されている間はシフト動作をし続けますので、転送クロックは8回で止めてください。SM36ビットが<sup>#</sup> 1 (内部クロック)の場合、転送クロックは自動的に停止します。

注2. SI/O3は、UART0~UART2と違い、転送のためのレジスタとバッファに分かれていません。したがって、送信中に次の送信データをS3TRRレジスタに書かないでください。

注3. S3CレジスタのSM36ビットが<sup>#</sup> 1 (内部クロック)のとき、転送終了後SOUT3は、1/2転送クロック間、最終データを保持し、ハイインピーダンス状態になります。しかし、この間に送信データをS3TRRレジスタに書いた場合、書いたときからハイインピーダンス状態になり、データのホールド時間が短くなります。

注4. S3CレジスタのSM36ビットが<sup>#</sup> 1 (内部クロック)のとき、転送クロックは、SM34ビットが<sup>#</sup> 0 の場合は“H”の状態に停止し、SM34ビットが<sup>#</sup> 1 の場合は“L”で停止します。

### 15.2.1 SI/O3動作タイミング

図15.38にSI/O3動作タイミング図を示します。

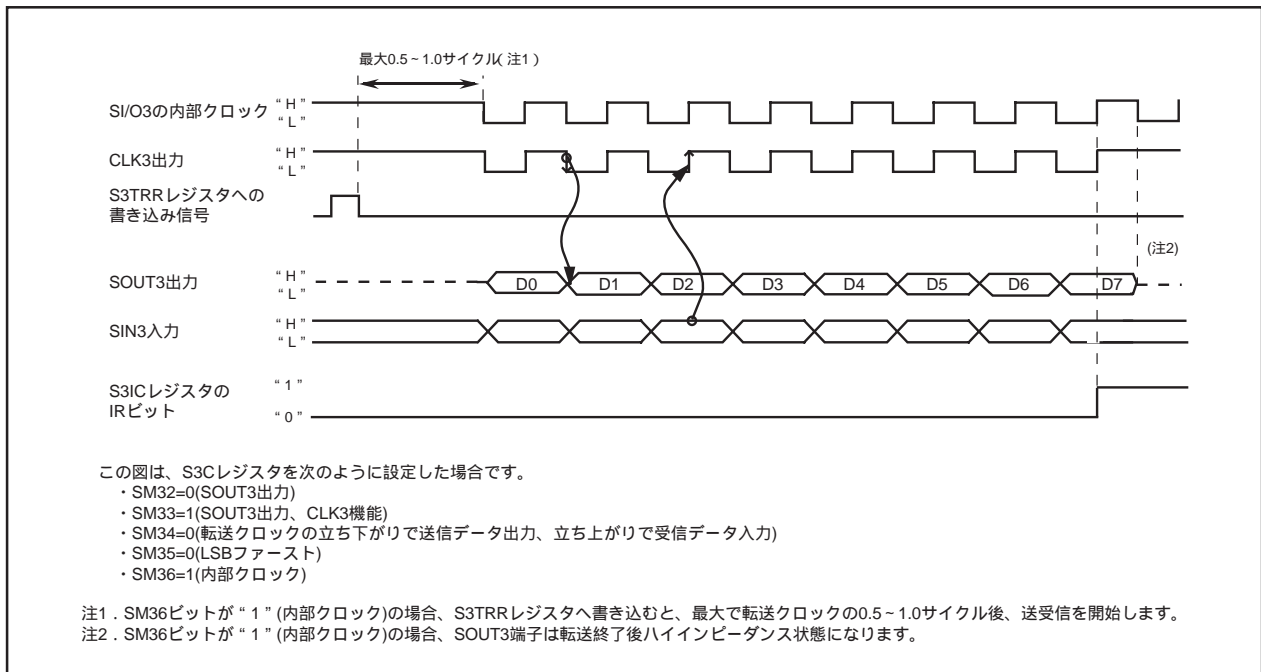


図15.38 SI/O3動作タイミング図

### 15.2.2 CLK極性選択

S3CレジスタのSM34ビットで転送クロックの極性を選択できます。

図15.39に転送クロックの極性を示します。

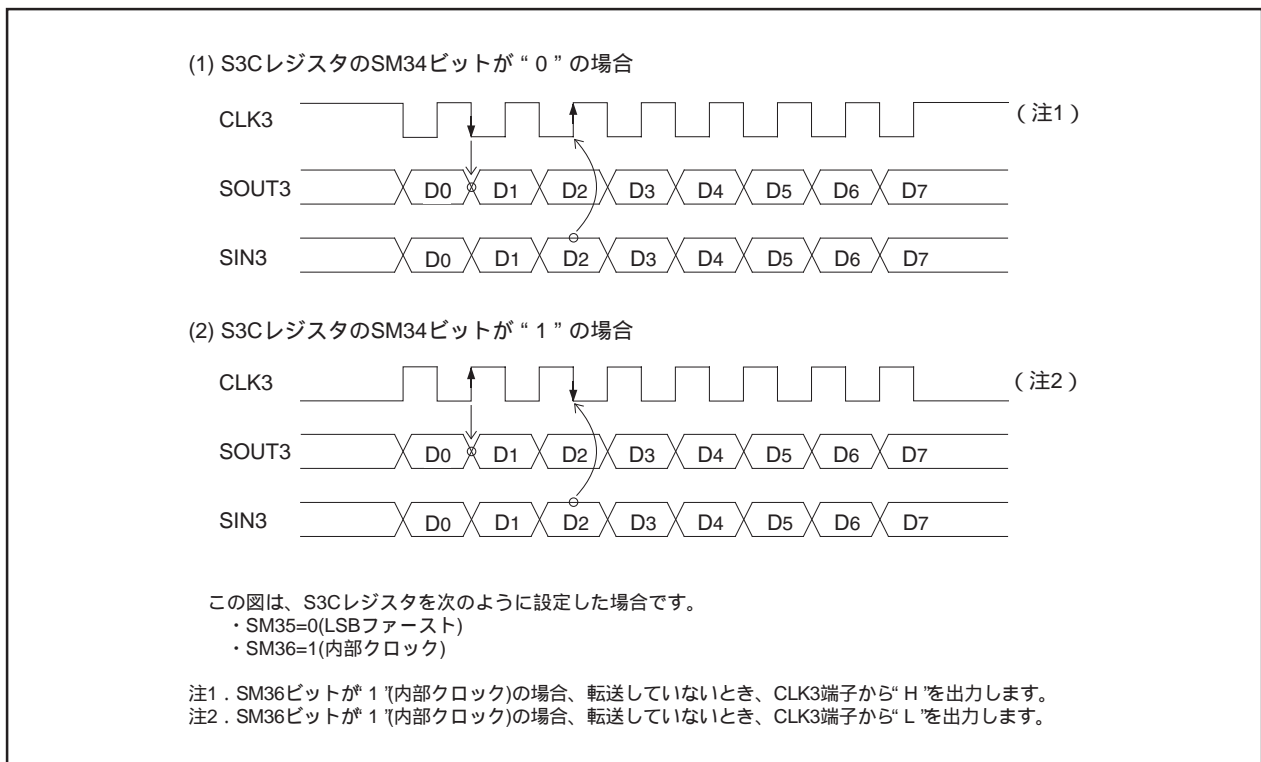


図15.39 転送クロックの極性

## 15.2.3 SOUT3初期値設定機能

S3CレジスタのSM36ビットが $0$  (外部クロック)の場合、転送していないときのSOUT3端子の出力を“H”または“L”のどちらかに設定できます。ただし、連続してデータを送信する場合、データとデータの間は、前のデータの最終ビットの値を保持します。

図15.40にSOUT3初期値設定時のタイミング図と設定方法を示します。

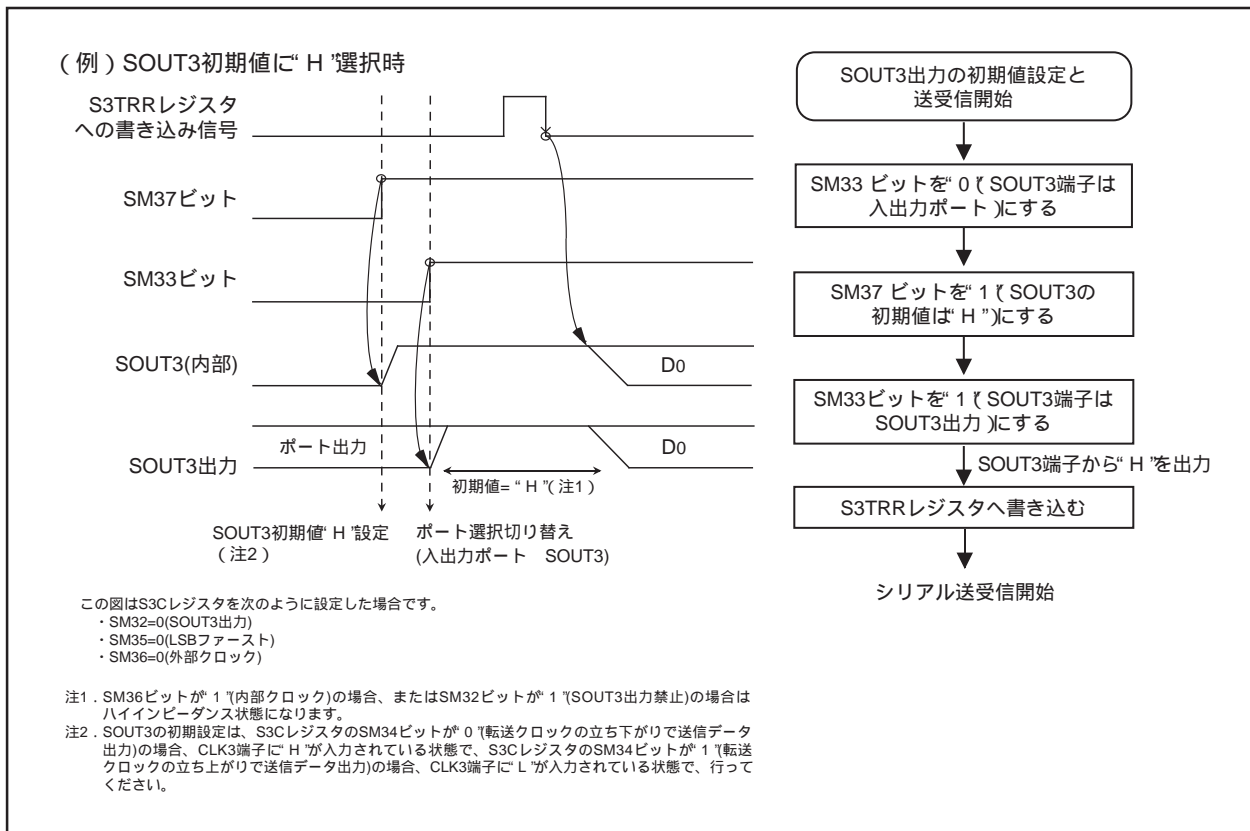


図15.40 SOUT3初期値設定時のタイミング図と設定方法



## 16 . A/Dコンバータ

容量結合増幅器で構成された10ビットの逐次比較変換方式のA/Dコンバータが1回路あります。アナログ入力は、P10\_0~P10\_7、P9\_5、P9\_6、P0\_0~P0\_7、P2\_0~P2\_7と端子を共用しています。また、 $\overline{\text{ADTRG}}$ 入力はP9\_7と端子を共用しています。したがって、これらの入力を使用する場合、対応するポート方向ビットは“0”(入力モード)にしてください。

A/Dコンバータを使用しない場合、ADCON1レジスタのVCUTビットを“0”(VREF未接続)にすると、VREF端子からラダー抵抗には電流が流れなくなり、消費電力を少なくできます。

A/D変換した結果は、AN<sub>i</sub>、AN0<sub>i</sub>、AN2<sub>i</sub>端子 (i=0~7)に対応したAD<sub>i</sub>レジスタに格納されます。

表16.1にA/Dコンバータの仕様、図16.1にA/Dコンバータブロック図、図16.2、図16.3にA/Dコンバータ関連レジスタを示します。

表16.1 A/Dコンバータの仕様

項目	仕様
A/D変換方式	逐次比較変換方式(容量結合増幅器)
アナログ入力電圧(注1)	0V ~ AVCC( VCC )
動作クロック AD(注2)	fAD、fADの2分周、fADの3分周、fADの4分周、fADの6分周、 またはfADの12分周
分解能	8ビットまたは10ビット
積分非直線性誤差	AVCC = VREF = 5Vのとき <ul style="list-style-type: none"> <li>・分解能8ビットの場合 ±2LSB</li> <li>・分解能10ビットの場合 ±3LSB</li> </ul> ただし外部オペアンプ接続モード時は±7LSB AVCC = VREF = 3.3Vのとき <ul style="list-style-type: none"> <li>・分解能8ビットの場合 ±2LSB</li> <li>・分解能10ビットの場合 ±5LSB</li> </ul> ただし外部オペアンプ接続モード時は±7LSB
動作モード	単発モード、繰り返しモード、単掃引モード、繰り返し掃引モード0、 繰り返し掃引モード1
アナログ入力端子	8本( AN0 ~ AN7 )+2本( ANEX0、ANEX1 )+8本( AN0_0 ~ AN0_7 )+8本( AN2_0 ~ AN2_7 )
A/D変換開始条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ソフトウェアトリガ ADCON0レジスタのADSTビットを“1”(A/D変換開始)にする</li> <li>・外部トリガ(再トリガ可能) ADSTビットを“1”(A/D変換開始)にした後、<math>\overline{\text{ADTRG}}</math>端子の入力が“H”から“L”へ変化</li> </ul>
1端子あたりの変換速度	<ul style="list-style-type: none"> <li>・サンプル&amp;ホールドなし 分解能8ビットの場合49 ADサイクル 分解能10ビットの場合59 ADサイクル</li> <li>・サンプル&amp;ホールドあり 分解能8ビットの場合28 ADサイクル 分解能10ビットの場合33 ADサイクル</li> </ul>

注1. サンプル&ホールドの有無に依存しません。

注2. ADの周波数は10MHz以下にしてください。

サンプル&ホールドなしの場合、ADの周波数は250kHz以上にしてください。

サンプル&ホールドありの場合、ADの周波数は1MHz以上にしてください。

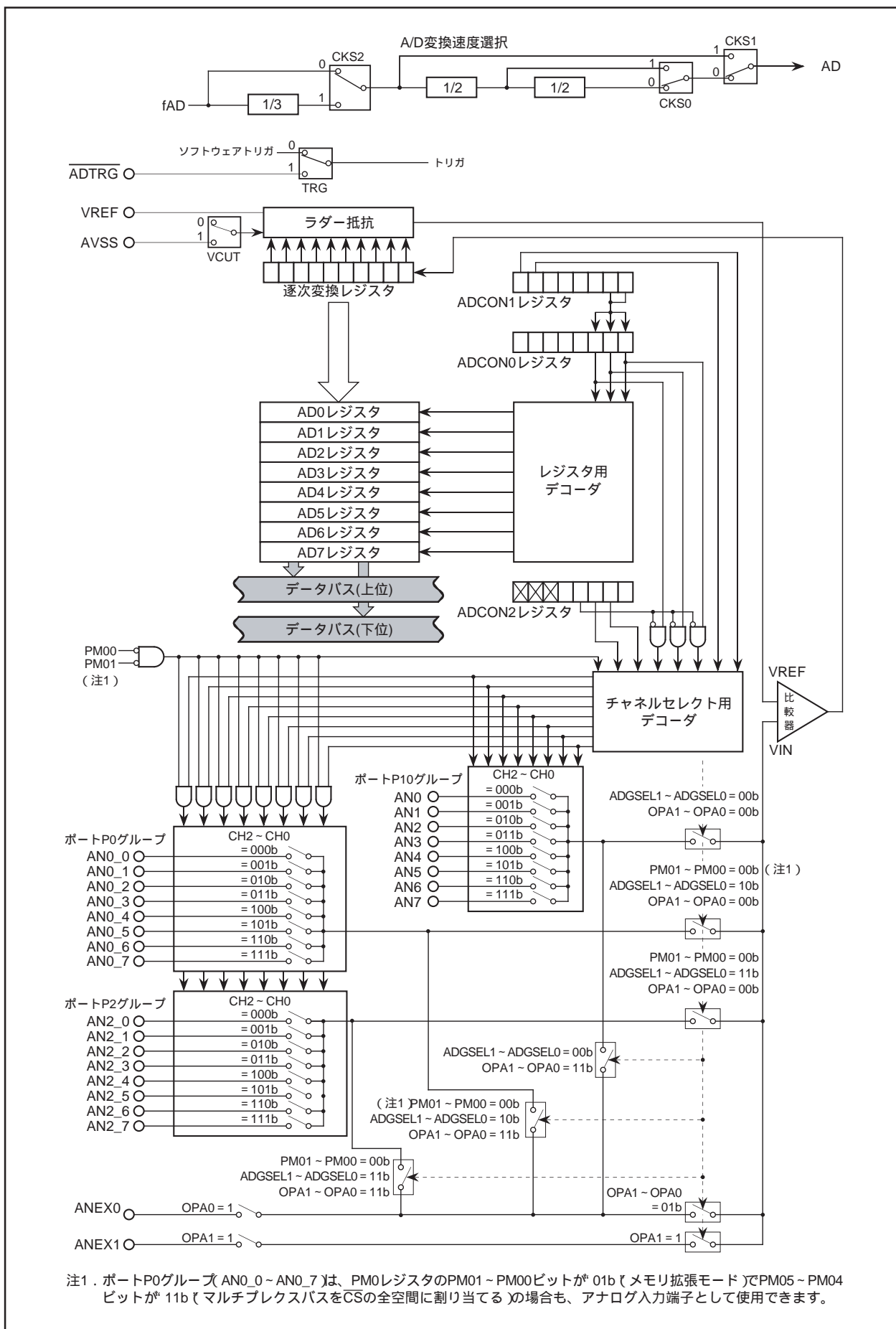


図16.1 A/Dコンバータブロック図

## A/D制御レジスタ0(注1)

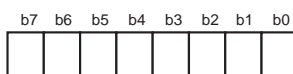


シンボル                      アドレス                      リセット後の値  
ADCON0                      03D6h番地                      00000XXXb

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
CH0	アナログ入力端子選択ビット	動作モードによって機能が異なる	RW
CH1			RW
CH2			RW
MD0	A/D動作モード選択ビット0	b4 b3 00: 単発モード 01: 繰り返しモード 10: 単掃引モード 11: 繰り返し掃引モード0 または繰り返し掃引モード1	RW
MD1			RW
TRG	トリガ選択ビット	0: ソフトウェアトリガ 1: ADTRGによるトリガ	RW
ADST	A/D変換開始フラグ	0: A/D変換停止 1: A/D変換開始	RW
CKS0	周波数選択ビット0	ADCON2レジスタの注2を参照してください	RW

注1. A/D変換中にADCON0レジスタを書き換えた場合、変換結果は不定になります。

## A/D制御レジスタ1(注1)



シンボル                      アドレス                      リセット後の値  
ADCON1                      03D7h番地                      00h

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
SCAN0	A/D掃引端子選択ビット	動作モードによって機能が異なる	RW
SCAN1			RW
MD2	A/D動作モード選択ビット1	0: 繰り返し掃引モード1以外 1: 繰り返し掃引モード1	RW
BITS	8/10ビットモード選択ビット	0: 8ビットモード 1: 10ビットモード	RW
CKS1	周波数選択ビット1	ADCON2レジスタの注2を参照してください	RW
VCUT	VREF接続ビット(注2)	0: VREF未接続 1: VREF接続	RW
OPA0	外部オペアンプ接続 モードビット	動作モードによって機能が異なる	RW
OPA1			RW

注1. A/D変換中にADCON1レジスタを書き換えた場合、変換結果は不定となります。

注2. VCUTビットを"0"(未接続)から"1"(接続)にしたときは、1μs以上経過した後にA/D変換を開始してください。

図16.2 ADDON0、ADCON1レジスタ

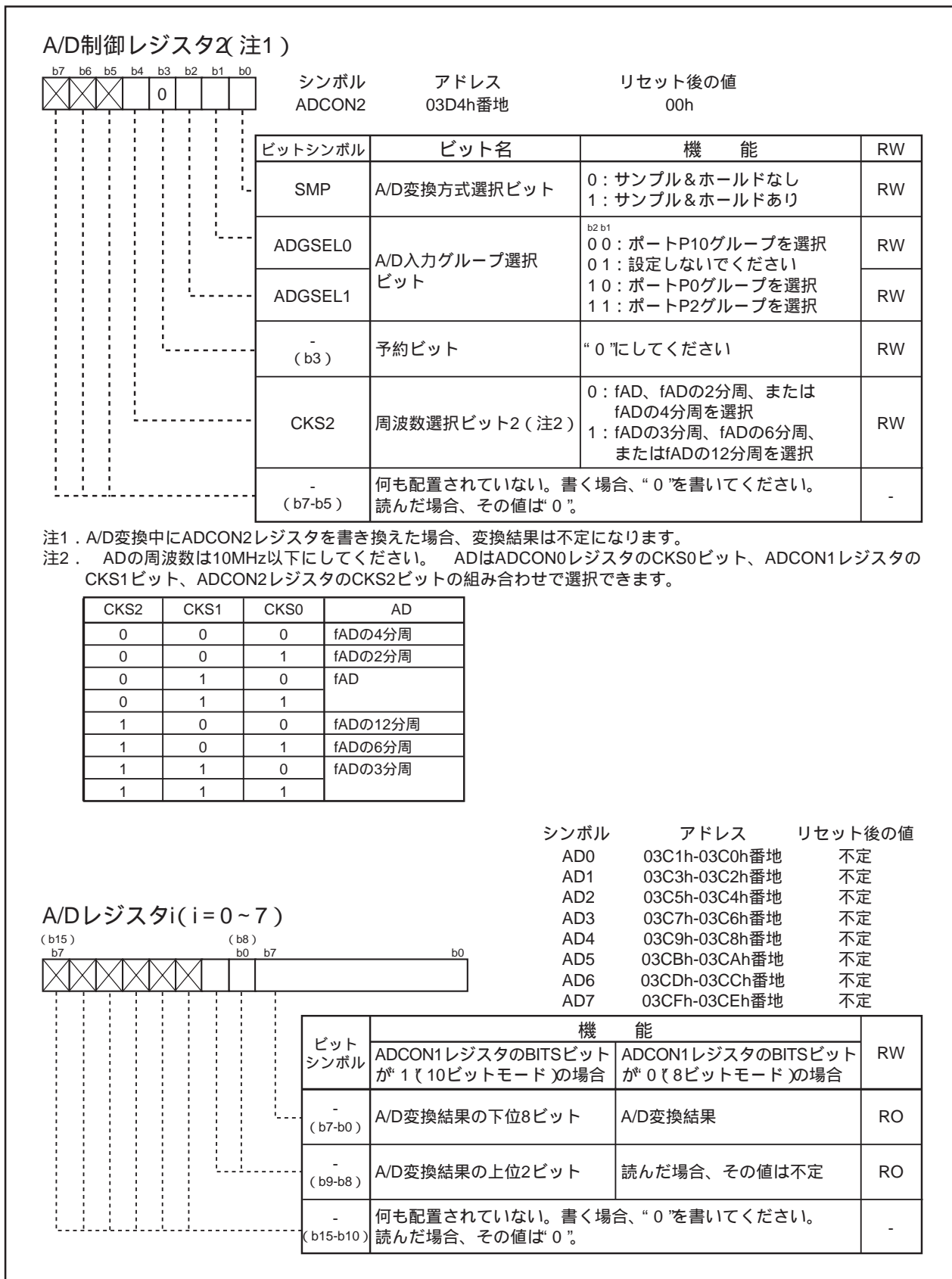


図16.3 ADCON2、AD0~AD7レジスタ

## 16.1 モードの説明

### 16.1.1 単発モード

選択した1本の端子の入力電圧を1回A/D変換するモードです。

表16.2に単発モードの仕様、図16.4に単発モード時のADCON0、ADCON1レジスタを示します。

表16.2 単発モードの仕様

項目	仕様
機能	ADCON0レジスタのCH2～CH0ビットとADCON2レジスタのADGSEL1～ADGSEL0ビット、またはADCON1レジスタのOPA1～OPA0ビットで選択した1本の端子の入力電圧を1回A/D変換する
A/D変換開始条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>ADCON0レジスタのTRGビットが“0”(ソフトウェアトリガ)の場合 ADCON0レジスタのADSTビットを“1”(A/D変換開始)にする</li> <li>TRGビットが“1”(ADTRGによるトリガ)の場合 ADSTビットを“1”(A/D変換開始)にした後、ADTRG端子の入力が“H”から“L”へ変化</li> </ul>
A/D変換停止条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>A/D変換終了(ソフトウェアトリガを選択している場合、ADSTビットは“0”(A/D変換停止)になる)</li> <li>ADSTビットを“0”にする</li> </ul>
割り込み要求発生タイミング	A/D変換終了時
アナログ入力端子	AN0～AN7、AN0_0～AN0_7、AN2_0～AN2_7、ANEX0～ANEX1から1端子を選択
A/D変換値の読み出し	選択した端子に対応したAD0～AD7レジスタの読み出し

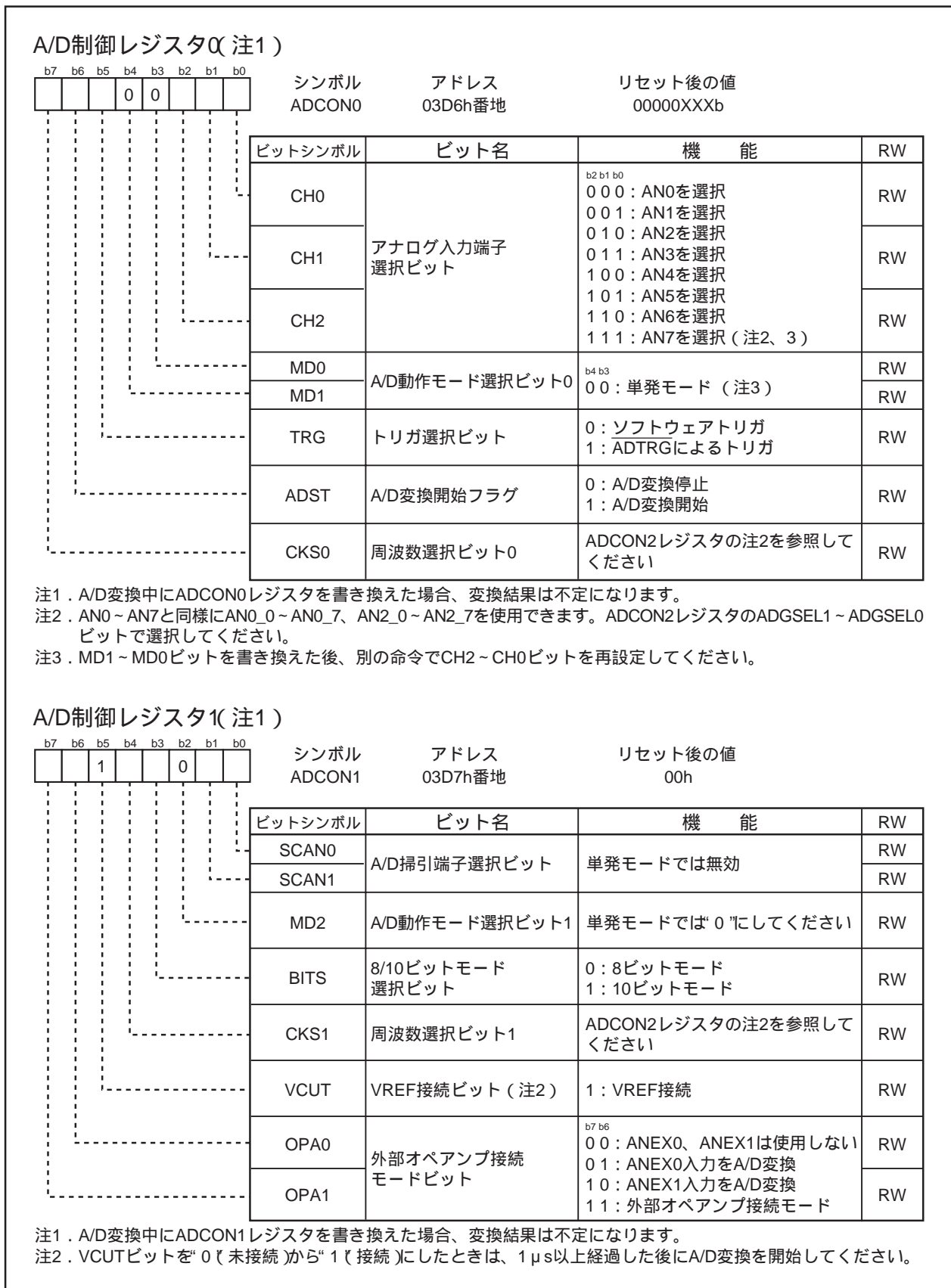


図16.4 単発モード時のADCON0、ADCON1レジスタ

### 16.1.2 繰り返しモード

選択した1本の端子の入力電圧を繰り返しA/D変換するモードです。

表16.3に繰り返しモードの仕様、図16.5に繰り返しモード時のADCON0、ADCON1レジスタを示します。

表16.3 繰り返しモードの仕様

項目	仕様
機能	ADCON0レジスタのCH2～CH0ビットとADCON2レジスタのADGSEL1～ADGSEL0ビット、またはADCON1レジスタのOPA1～OPA0ビットで選択した1本の端子の入力電圧を繰り返しA/D変換する
A/D変換開始条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ ADCON0レジスタのTRGビットが<sup>0</sup> 0 (ソフトウェアトリガ)の場合 ADCON0レジスタのADSTビットを“ 1 (A/D変換開始)にする</li> <li>・ TRGビットが<sup>0</sup> 1 (ADTRGによるトリガ)の場合 ADSTビットを“ 1 (A/D変換開始)にした後、ADTRG端子の入力が“ H ”から“ L ”へ変化</li> </ul>
A/D変換停止条件	ADSTビットを“ 0 (A/D変換停止)にする
割り込み要求発生タイミング	割り込み要求は発生しない
アナログ入力端子	AN0～AN7、AN0_0～AN0_7、AN2_0～AN2_7、ANEX0～ANEX1から1端子を選択
A/D変換値の読み出し	選択した端子に対応したAD0～AD7レジスタの読み出し

## A/D制御レジスタ0(注1)

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
b7 b6 b5 b4 b3 b2 b1 b0 0 1			
シンボル                      アドレス                      リセット後の値			
ADCON0                      03D6h番地                      00000XXXb			
CH0	アナログ入力端子 選択ビット	b2 b1 b0 000: AN0を選択 001: AN1を選択 010: AN2を選択 011: AN3を選択 100: AN4を選択 101: AN5を選択 110: AN6を選択 111: AN7を選択(注2、3)	RW
CH1		RW	
CH2		RW	
MD0	A/D動作モード選択ビット0	b4 b3 01: 繰り返しモード(注3)	RW
MD1			RW
TRG	トリガ選択ビット	0: ソフトウェアトリガ 1: ADTRGによるトリガ	RW
ADST	A/D変換開始フラグ	0: A/D変換停止 1: A/D変換開始	RW
CKS0	周波数選択ビット0	ADCON2レジスタの注2を参照してください	RW

注1. A/D変換中にADCON0レジスタを書き換えた場合、変換結果は不定になります。

注2. AN0~AN7と同様にAN0\_0~AN0\_7、AN2\_0~AN2\_7を使用できます。ADCON2レジスタのADGSEL1~ADGSEL0ビットで選択してください。

注3. MD1~MD0ビットを書き換えた後、別の命令でCH2~CH0ビットを再設定してください。

## A/D制御レジスタ1(注1)

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
b7 b6 b5 b4 b3 b2 b1 b0 1 0			
シンボル                      アドレス                      リセット後の値			
ADCON1                      03D7h番地                      00h			
SCAN0	A/D掃引端子選択ビット	繰り返しモードでは無効	RW
SCAN1			RW
MD2	A/D動作モード選択ビット1	繰り返しモードでは0にして ください	RW
BITS	8/10ビットモード 選択ビット	0: 8ビットモード 1: 10ビットモード	RW
CKS1	周波数選択ビット1	ADCON2レジスタの注2を参照して ください	RW
VCUT	VREF接続ビット(注2)	1: VREF接続	RW
OPA0	外部オペアンプ接続 モードビット	b7 b6 00: ANEX0、ANEX1は使用しない 01: ANEX0入力をA/D変換 10: ANEX1入力をA/D変換 11: 外部オペアンプ接続モード	RW
OPA1			RW

注1. A/D変換中にADCON1レジスタを書き換えた場合、変換結果は不定になります。

注2. VCUTビットを0(未接続)から1(接続)にしたときは、1μs以上経過した後にA/D変換を開始してください。

図16.5 繰り返しモード時のADCON0、ADCON1レジスタ



### 16.1.3 単掃引モード

選択した端子の入力電圧を1回ずつA/D変換するモードです。

表16.4に単掃引モードの仕様、図16.6に単掃引モード時のADCON0、ADCON1レジスタを示します。

表16.4 単掃引モードの仕様

項目	仕様
機能	ADCON1レジスタのSCAN1～SCAN0ビットとADCON2レジスタのADGSEL1～ADGSEL0ビットで選択した端子の入力電圧を1回ずつA/D変換する
A/D変換開始条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>ADCON0レジスタのTRGビットが<math>\bar{0}</math> (ソフトウェアトリガ)の場合 ADCON0レジスタのADSTビットを<math>\bar{1}</math> (A/D変換開始)にする</li> <li>TRGビットが<math>\bar{1}</math> (ADTRGによるトリガ)の場合 ADSTビットを<math>\bar{1}</math> (A/D変換開始)にした後、<math>\overline{\text{ADTRG}}</math>端子の入力が<math>\bar{H}</math>から<math>\bar{L}</math>へ変化</li> </ul>
A/D変換停止条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>A/D変換終了(ソフトウェアトリガを選択している場合、ADSTビットは<math>\bar{0}</math> (A/D変換停止)になる)</li> <li>ADSTビットを<math>\bar{0}</math>にする</li> </ul>
割り込み要求発生タイミング	A/D変換終了時
アナログ入力端子	AN0～AN1(2端子)、AN0～AN3(4端子)、AN0～AN5(6端子)、AN0～AN7(8端子)から選択(注1)
A/D変換値の読み出し	選択した端子に対応したAD0～AD7レジスタの読み出し

注1. AN0～AN7と同様にAN0\_0～AN0\_7、AN2\_0～AN2\_7を使用できます。

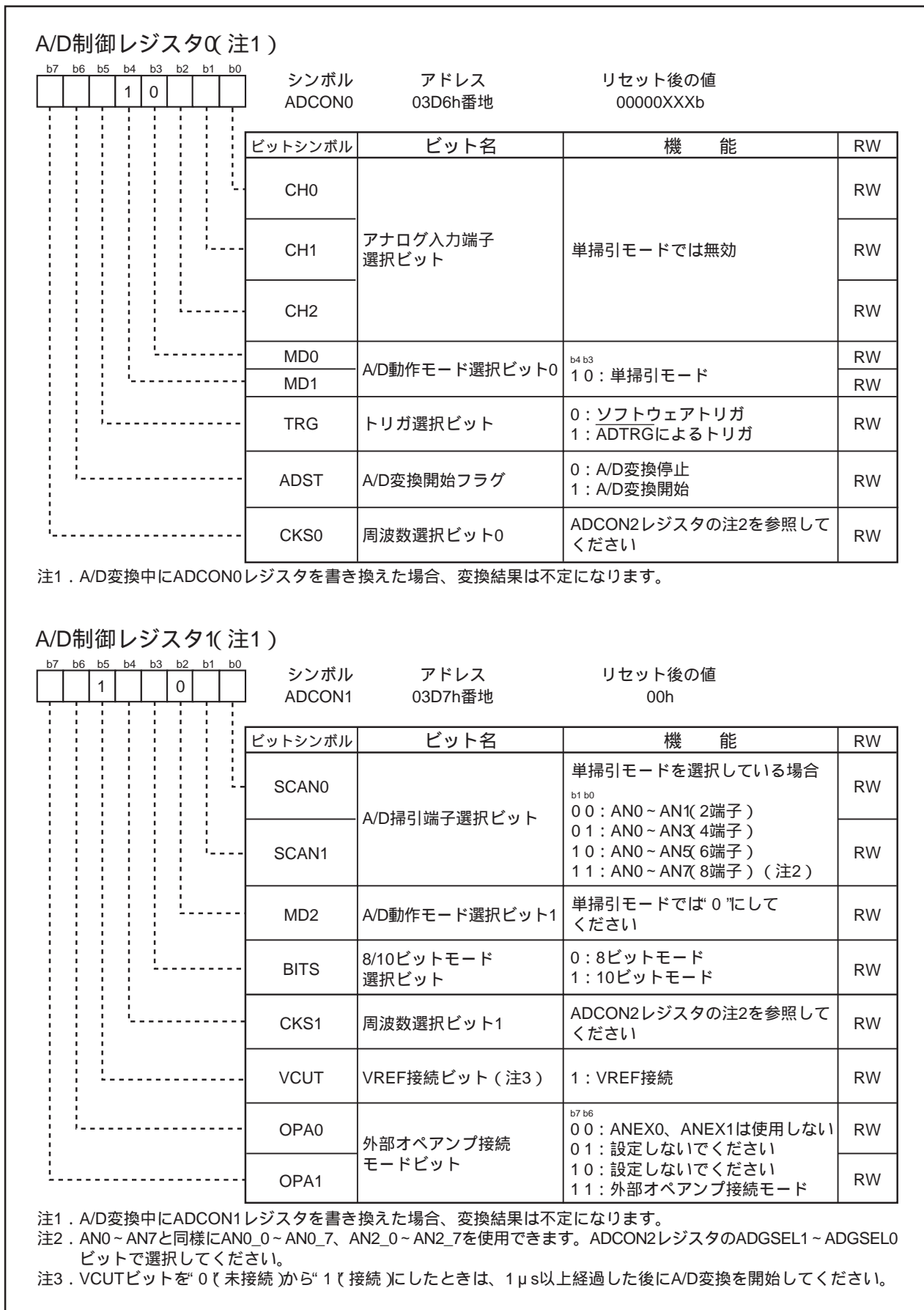


図16.6 単掃引モード時のADCON0、ADCON1レジスタ

### 16.1.4 繰り返し掃引モード0

選択した端子の入力電圧を繰り返しA/D変換するモードです。

表16.5に繰り返し掃引モード0の仕様、図16.7に繰り返し掃引モード0時のADCON0、ADCON1レジスタを示します。

表16.5 繰り返し掃引モード0の仕様

項目	仕様
機能	ADCON1レジスタのSCAN1～SCAN0ビットとADCON2レジスタのADGSEL1～ADGSEL0ビットで選択した端子の入力電圧を繰り返しA/D変換する
A/D変換開始条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ ADCON0レジスタのTRGビットが“0”(ソフトウェアトリガ)の場合 ADCON0レジスタのADSTビットを“1”(A/D変換開始)にする</li> <li>・ TRGビットが“1”(ADTRGによるトリガ)の場合 ADSTビットを“1”(A/D変換開始)にした後、ADTRG端子の入力が“H”から“L”へ変化</li> </ul>
A/D変換停止条件	ADSTビットを“0”(A/D変換停止)にする
割り込み要求発生タイミング	割り込み要求は発生しない
アナログ入力端子	AN0～AN1(2端子)、AN0～AN3(4端子)、AN0～AN5(6端子)、AN0～AN7(8端子)から選択(注1)
A/D変換値の読み出し	選択した端子に対応したAD0～AD7レジスタの読み出し

注1 . AN0～AN7と同様にAN0\_0～AN0\_7、AN2\_0～AN2\_7を使用できます。

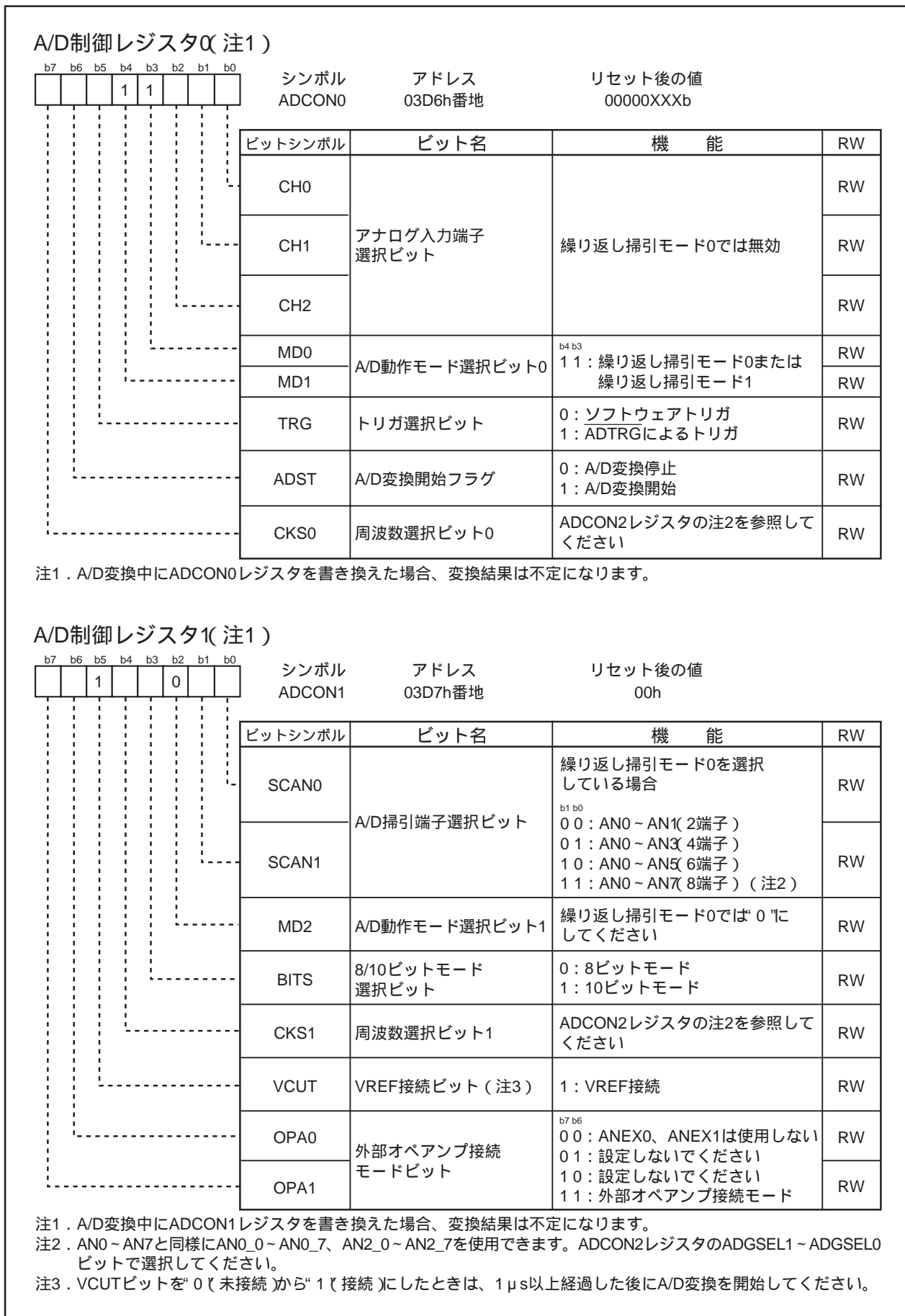


図16.7 繰り返し掃引モード0時のADCON0、ADCON1レジスタ

### 16.1.5 繰り返し掃引モード1

選択した端子に重点をおいて全端子の入力電圧を繰り返しA/D変換するモードです。

表16.6に繰り返し掃引モード1の仕様、図16.8に繰り返し掃引モード1時のADCON0、ADCON1レジスタを示します。

表16.6 繰り返し掃引モード1の仕様

項目	仕様
機能	ADCON1レジスタのSCAN1～SCAN0ビットとADCON2レジスタのADGSEL1～ADGSEL0ビットで選択した端子に重点をおいて、ADGSEL1～ADGSEL0ビットで選択した全端子の入力電圧を繰り返しA/D変換する 例：AN0を選択した場合 AN0 AN1 AN0 AN2 AN0 AN3・・・の順にA/D変換する
A/D変換開始条件	・ADCON0レジスタのTRGビットが“0”(ソフトウェアトリガ)の場合 ADCON0レジスタのADSTビットを“1”(A/D変換開始)にする ・TRGビットが“1”(ADTRGによるトリガ)の場合 ADSTビットを“1”(A/D変換開始)にした後、ADTRG端子の入力が“H”から“L”へ変化
A/D変換停止条件	ADSTビットを“0”(A/D変換停止)にする
割り込み要求発生タイミング	割り込み要求は発生しない
重点的にA/D変換するアナログ入力端子	AN0(1端子)、AN0～AN1(2端子)、AN0～AN2(3端子)、AN0～AN3(4端子)から選択(注1)
A/D変換値の読み出し	選択した端子に対応したAD0～AD7レジスタの読み出し

注1. AN0～AN7と同様にAN0\_0～AN0\_7、AN2\_0～AN2\_7を使用できます。

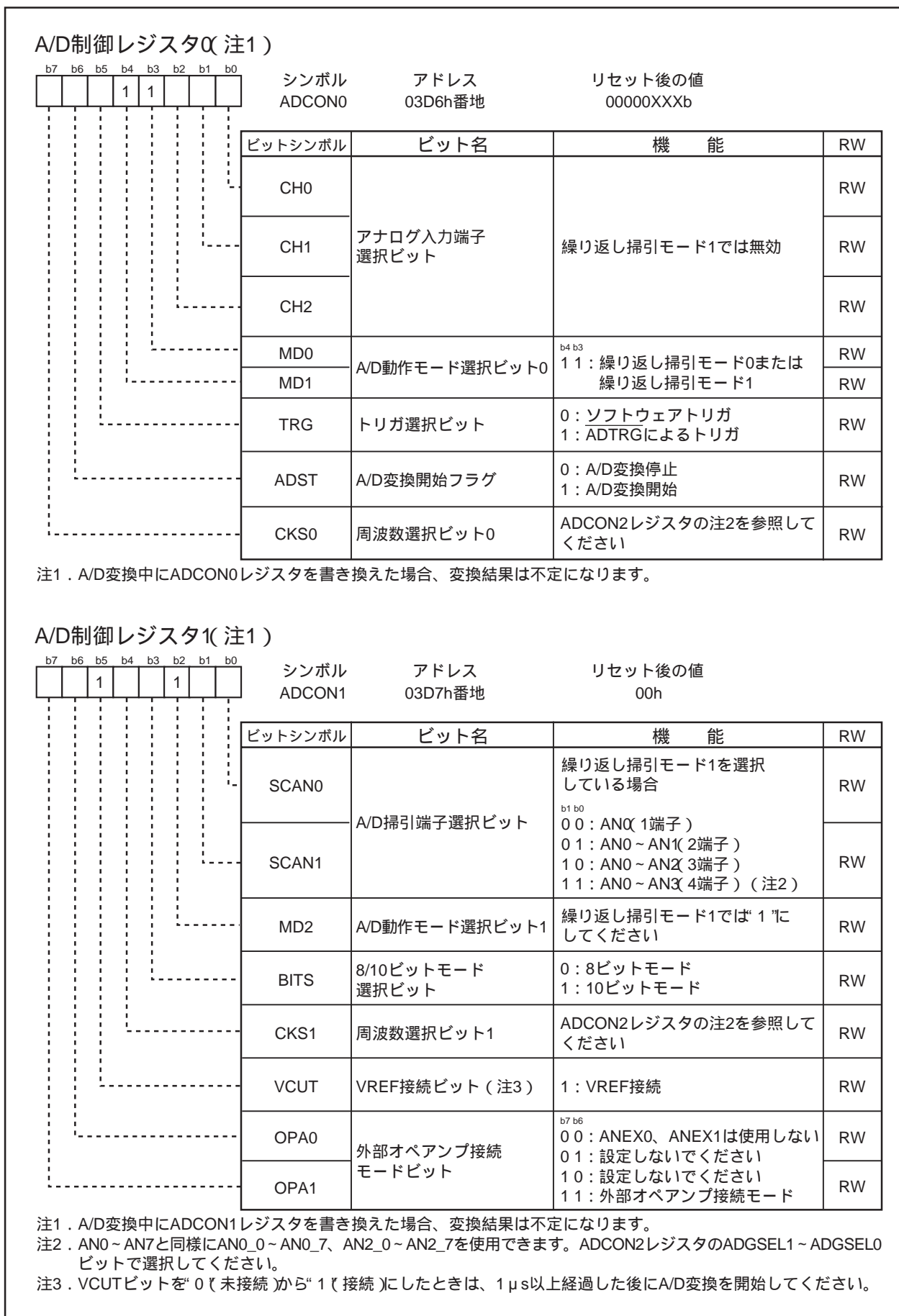


図16.8 繰り返し掃引モード1時のADCON0、ADCON1レジスタ

## 16.2 機能

### 16.2.1 分解能選択機能

ADCON1レジスタのBITSビットで分解能を選択できます。BITSビットを“1”(変換精度を10ビット)にすると、A/D変換結果がADiレジスタ( $i=0\sim7$ )のビット0~9に格納されます。BITSビットを“0”(変換精度を8ビット)にすると、A/D変換結果がADiレジスタのビット0~7に格納されます。

### 16.2.2 サンプル&ホールド

ADCON2レジスタのSMPビットを“1”(サンプル&ホールドあり)にすると、1端子あたりの変換速度が向上し、分解能8ビットの場合28 ADサイクル、分解能10ビットの場合33 ADサイクルになります。サンプル&ホールドは、すべての動作モードに対して有効です。サンプル&ホールドの有無を選択してからA/D変換を開始してください。

### 16.2.3 拡張アナログ入力端子

単発モード、繰り返しモードでは、ANEX0、ANEX1端子をアナログ入力端子として使用できます。ADCON1レジスタのOPA1~OPA0ビットで選択してください。

ANEX0入力のA/D変換結果は、AD0レジスタに格納され、ANEX1入力のA/D変換結果は、AD1レジスタに格納されます。

### 16.2.4 外部オペアンプ接続モード

ANEX0、ANEX1端子を用いて複数のアナログ入力を1個の外部オペアンプで増幅できます。

ADCON1レジスタのOPA1~OPA0ビットを“11b”(外部オペアンプ接続モード)にしてください。ANi ( $i=0\sim7$  注1)からの入力をANEX0端子から出力します。この出力を外部オペアンプで増幅し、ANEX1端子へ入力してください。A/D変換結果は対応するADiレジスタに格納されます。A/D変換速度は外部オペアンプの応答特性に依存します。

図16.9に外部オペアンプ接続例を示します。

注1 . ANiと同様にAN0\_i、AN2\_iを使用できます。

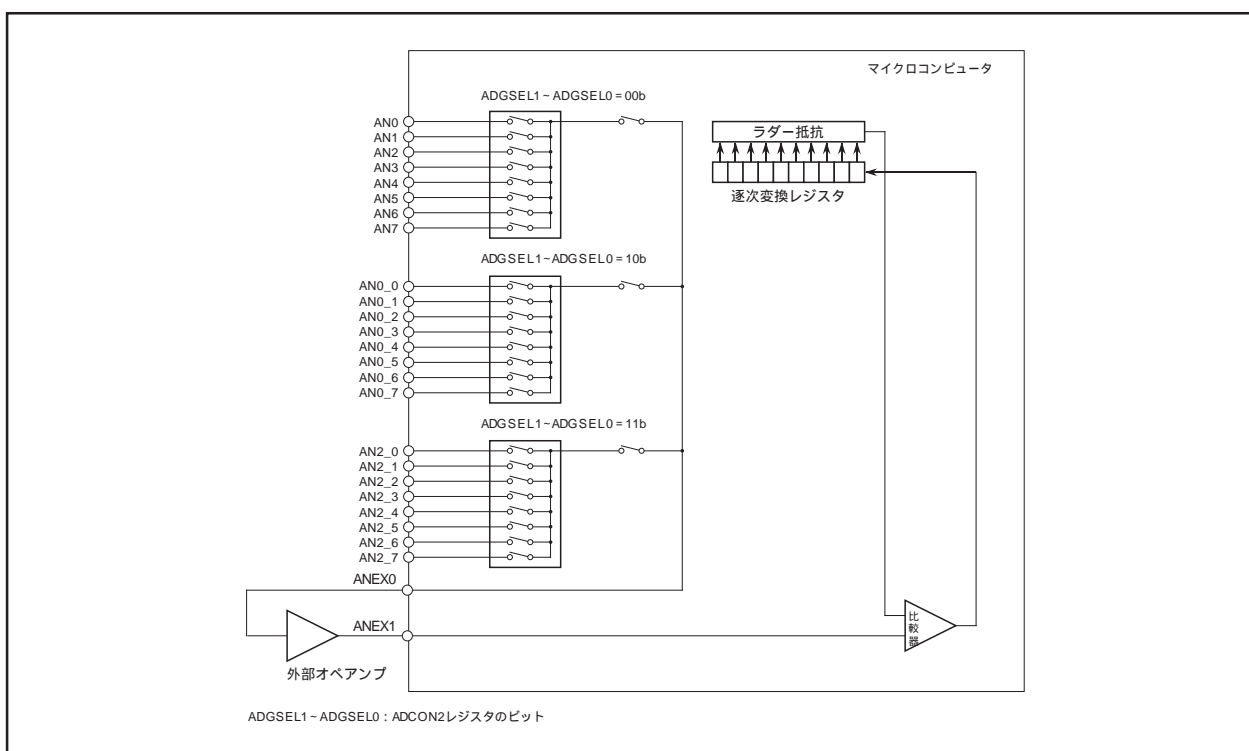


図16.9 外部オペアンプ接続例

### 16.2.5 消費電流低減機能

A/Dコンバータを使用しないとき、ADCON1レジスタのVCUTビットによりA/Dコンバータのラダー抵抗と基準電圧入力端子(VREF)を切り離すことができます。切り離すと、VREF端子からラダー抵抗へ電流が流れないため、消費電力が少なくなります。

A/Dコンバータを使用する場合は、VCUTビットを「1」(VREF接続)にした後で、ADCON0レジスタのADSTビットを「1」(A/D変換開始)にしてください。ADSTビットとVCUTビットは、同時に「1」を書かないでください。

また、A/D変換中にVCUTビットを「0」(VREF未接続)にしないでください。

なお、D/AコンバータのVREFには影響しません(無関係です)。

### 16.2.6 A/D変換時のセンサーの出力インピーダンス

A/D変換を正しく行うためには、図16.10の内部コンデンサCへの充電が所定の時間内に終了することが必要です。この所定の時間(サンプリング時間)をTとします。また、センサー等価回路の出力インピーダンスをR0、マイコン内部の抵抗をR、A/Dコンバータの精度(誤差)をX、分解能をY(Yは10ビットモード時1024、8ビットモード時256)とします。

$$VC \text{ は一般に } VC = VIN \left\{ 1 - e^{-\frac{1}{C(R0+R)}t} \right\}$$

$$t = T \text{ のとき、 } VC = VIN - \frac{X}{Y} VIN = VIN \left( 1 - \frac{X}{Y} \right) \text{ より、}$$

$$e^{-\frac{1}{C(R0+R)}T} = \frac{X}{Y}$$

$$-\frac{1}{C(R0+R)}T = \ln \frac{X}{Y}$$

$$\text{よって、 } R0 = -\frac{T}{C \cdot \ln \frac{X}{Y}} - R$$

図16.10にアナログ入力端子と外部センサーの等価回路例を示します。

VINとVCの差が0.1LSBとなるときの、時間TでコンデンサCの端子間電圧VCが0からVIN - (0.1/1024)VINになるインピーダンスR0を求めます。(0.1/1024)は10ビットモードでのA/D変換時に、コンデンサ充電不十分によるA/D精度低下を0.1LSBにおさえることを意味します。ただし、実際の誤差は0.1LSBに絶対精度が加わった値です。

(f(AD))=10MHzの時、サンプル&ホールド付きA/D変換モードではT=0.3μsとなります。この時間T内にコンデンサCの充電を十分に行える出力インピーダンスR0は以下のように求められます。

T=0.3μs、R=7.8k、C=1.5pF、X=0.1、Y=1024なので、

$$R0 = -\frac{0.3 \times 10^{-6}}{1.5 \times 10^{-12} \cdot \ln \frac{0.1}{1024}} - 7.8 \times 10^3 = 13.9 \times 10^3$$

したがって、A/Dコンバータの精度(誤差)を0.1LSB以下にするセンサー回路の出力インピーダンスR0は最大13.9k になります。



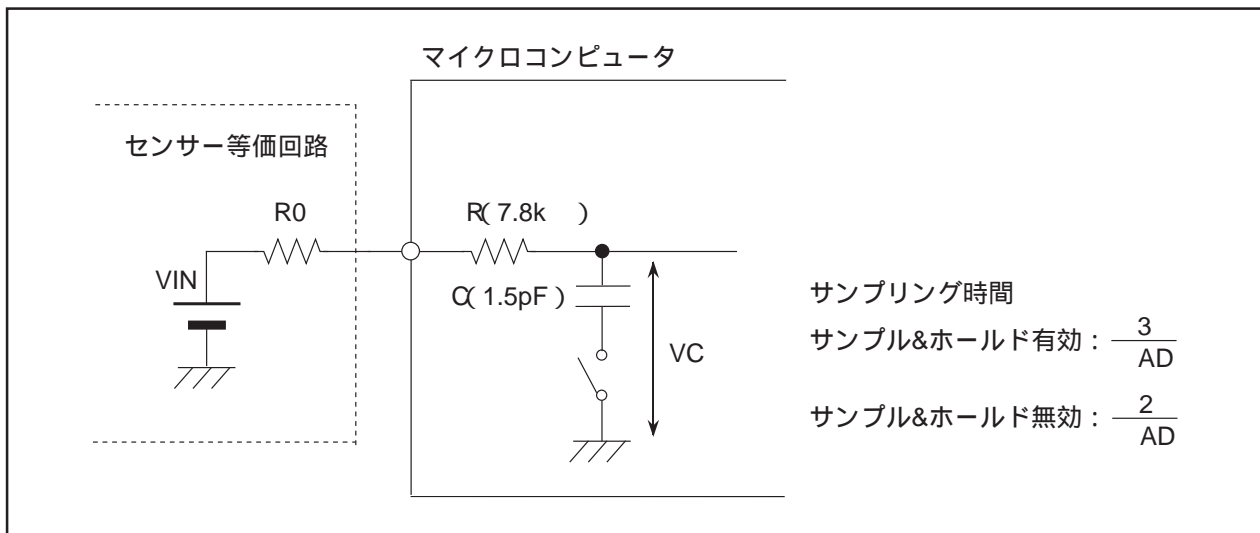


図16.10 アナログ入力端子と外部センサーの等価回路例

## 17 . D/Aコンバータ

8ビットのR-2R方式による独立した2つのD/Aコンバータです。

D/A変換は、DAiレジスタ(i=0、1)に値を書くと行われます。変換結果を出力するときは、DAコンレジスタのDAiEビットを“1”(出力許可)にしてください。D/A変換を使用する場合は、対応するポート方向ビットは“0”(入力モード)にしてください。DAiEビットを“1”にすると対応するポートはプルアップなしになります。

出力されるアナログ電圧Vは、DAiレジスタに設定した値n(nは10進数)で決まります。

$$V = VREF \times n / 256 \quad (n = 0 \sim 255) \quad VREF : \text{基準電圧}$$

表17.1にD/Aコンバータの仕様、図17.1にD/Aコンバータブロック図、図17.2にD/A変換関連レジスタ、図17.3にD/Aコンバータの等価回路を示します。

表17.1 D/Aコンバータの仕様

項目	仕様
D/A変換方式	R-2R方式
分解能	8ビット
アナログ出力端子	2チャンネル( DA0、 DA1 )

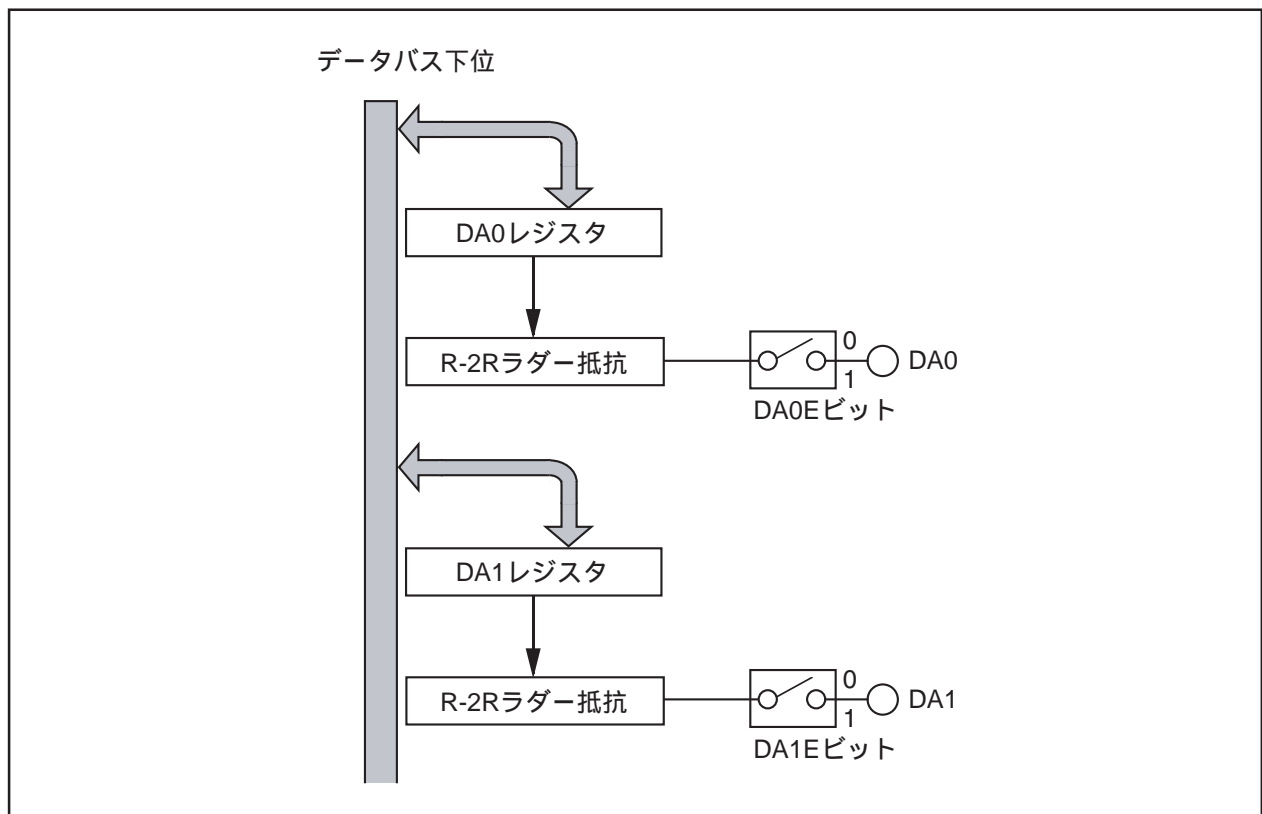


図17.1 D/Aコンバータブロック図

### D/A制御レジスタ(注1)

シンボル	アドレス	リセット後の値
DACON	03DCh番地	00h

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
DA0E	D/A0出力許可ビット	0: 出力禁止 1: 出力許可	RW
DA1E	D/A1出力許可ビット	0: 出力禁止 1: 出力許可	RW
- (b7-b2)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。 読んだ場合、その値は“0”。		

注1 . D/Aコンバータを使用しない場合には、不要な消費電流を小さくするためにDAiEビット(i=0, 1)を“0”(出力禁止) DAiレジスタを“00h”にして、R-2Rの抵抗に電流が流れないようにしてください。

### D/Aレジスタi(i=0, 1)(注1)

シンボル	アドレス	リセット後の値
DA0	03D8h番地	00h
DA1	03DAh番地	00h

ビットシンボル	機能	設定範囲	RW
- (b7-b0)	D/A変換の出力値	00h ~ FFh	RW

注1 . D/Aコンバータを使用しない場合には、不要な消費電流を小さくするためにDAiEビット(i=0, 1)を“0”(出力禁止) DAiレジスタを“00h”にして、R-2Rの抵抗に電流が流れないようにしてください。

図17.2 DACON、DA0、DA1レジスタ

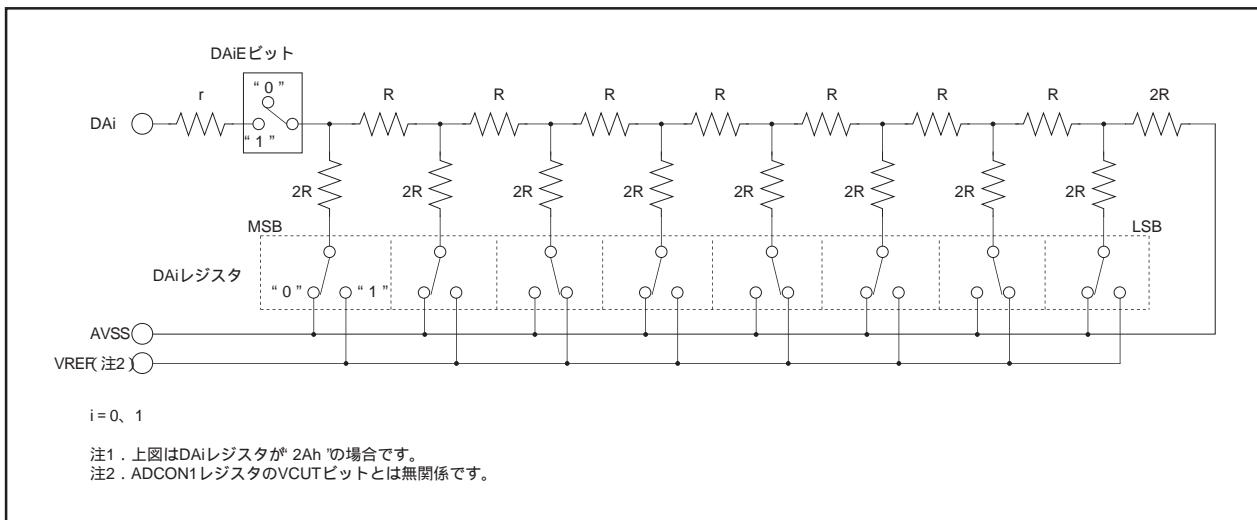


図17.3 D/Aコンバータの等価回路

## 18 . CRC演算回路

CRC( Cyclic Redundancy Check )演算回路は、データブロックの誤りを検出します。CRCコードの生成にはCRC-CCITT(  $X^{16}+X^{12}+X^5+1$  )の生成多項式を使用します。

CRCコードは、8ビット単位の任意のデータ長のブロックに対し生成される16ビットのコードです。CRCコードは、CRCDレジスタに初期値を設定した後、1バイトのデータをCRCINレジスタに書くたびに、CRCDレジスタに設定されます。1バイトのデータに対するCRCコードの生成は2サイクルで終了します。

図18.1にCRCブロック図、図18.2にCRC関連レジスタ、図18.3にCRC演算例を示します。

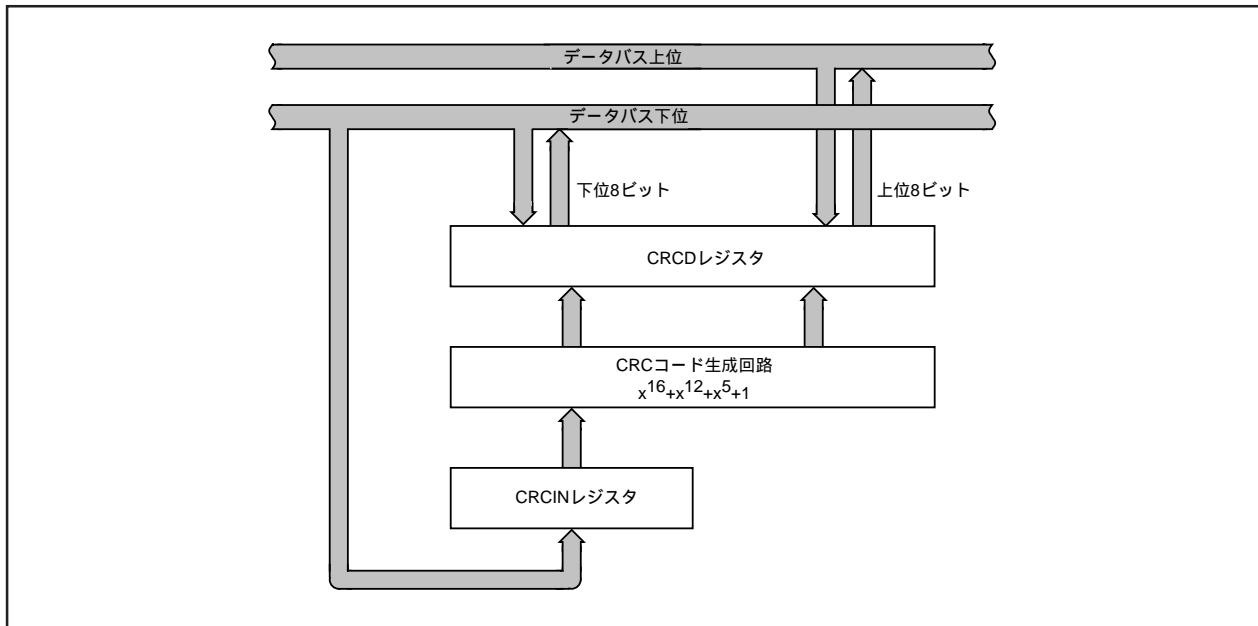


図18.1 CRCブロック図

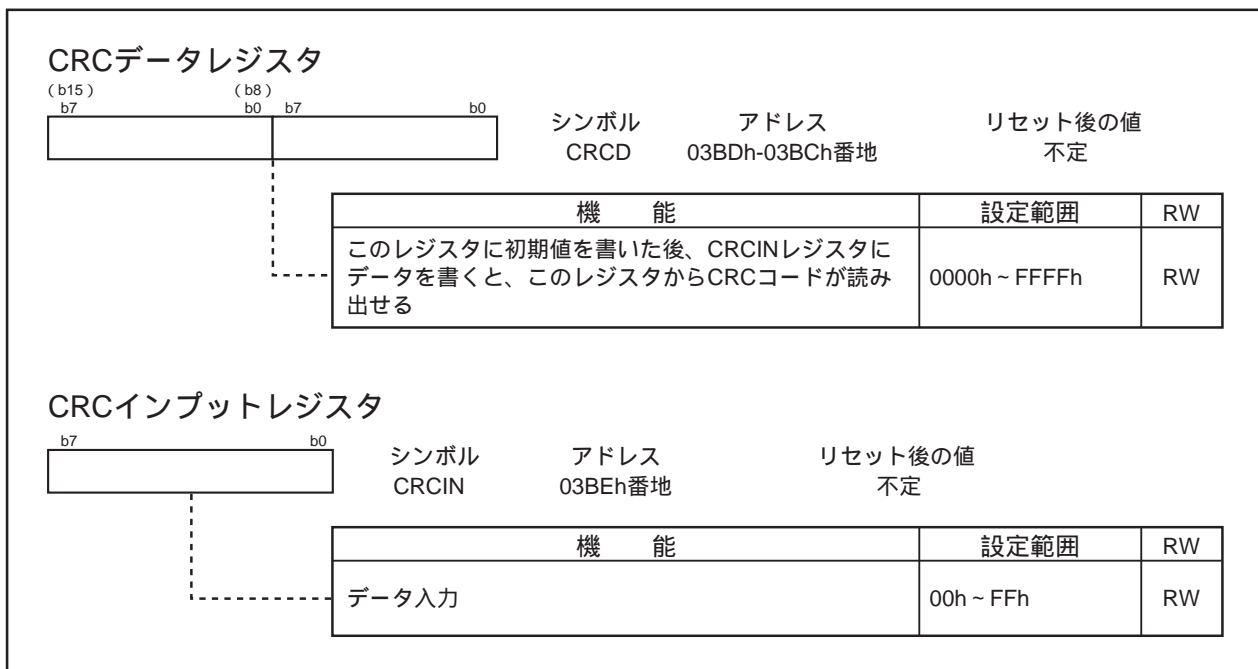


図18.2 CRCD、CRCINレジスタ

“80C4h”のCRCコードを生成する場合の設定手順とCRC演算

M16CのCRC演算

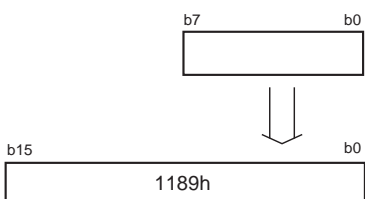
CRCコード : CRCINレジスタに書いた値のビット位置を反転したものを被除数、生成多項式を除数とする除算の剰余  
 生成多項式 :  $X^{16} + X^{12} + X^5 + 1$  (1 0001 0000 0010 0001b)

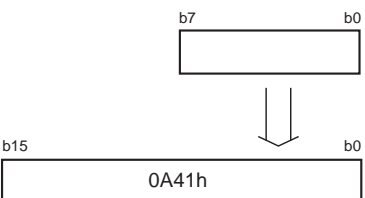
設定手順

(1) プログラムで“80C4h”のビット位置をバイト単位で反転させる

“80h” “01h” “C4h” “23h”

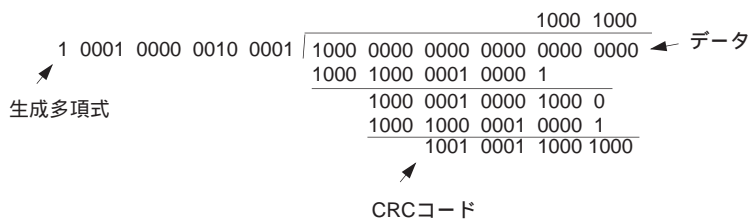
(2) 0000h(初期値)を書く →  CRCDレジスタ

(3) 01hを書く →  CRCINレジスタ  
 2サイクル後、“80h”のCRCコード(9188h)の、ビット位置を反転した“1189h”がCRCDレジスタに格納される  
 CRCDレジスタ

(4) 23hを書く →  CRCINレジスタ  
 2サイクル後、“80C4h”のCRCコード(8250h)の、ビット位置を反転した“0A41h”がCRCDレジスタに格納される  
 CRCDレジスタ

CRC演算詳細

上記3)の場合、CRCINレジスタに書いた値“01h(00000001b)”はビット位置を反転され“10000000b”になる。これに16桁追加した“1000 0000 0000 0000 0000 0000b”と、CRCDレジスタの初期値“0000 0000 0000 0000b”に8桁追加した“0000 0000 0000 0000 0000 0000b”を加算した値をモジュロ2除算する。



モジュロ2の演算とは...  
 次の法則に基づいた演算です。

0 + 0 = 0  
 0 + 1 = 1  
 1 + 0 = 1  
 1 + 1 = 0  
 -1 = 1

剰余“1001 0001 1000 1000b(9188h)”のビット位置を反転した“0001 0001 1000 1001b(1189h)”がCRCDレジスタから読める。

続けて上記4)を行う場合、CRCINレジスタに書いた値“23h(00100011b)”はビット位置を反転され“11000100b”になる。これに16桁追加した“1100 0100 0000 0000 0000 0000b”と、CRCDレジスタに残っている(3)の剰余“1001 0001 1000 1000b”に8桁追加した“1001 0001 1000 1000 0000 0000b”を加算した値をモジュロ2除算する。  
 剰余のビット位置を反転した“0000 1010 0100 0001b(0A41h)”がCRCDレジスタから読める。

図18.3 CRC演算例

## 19 . CANモジュール

M16C/6Nグループ (M16C/6N4) は、CAN2.0B仕様に対応したCAN (Controller Area Network) モジュールを2チャンネル搭載しています。CANモジュールは標準 (11ビット) Identifier (以下、IDと略す) と拡張 (29ビット) IDの両フォーマットのメッセージを送受信できます。

図19.1にCANモジュールブロック図を示します。

なお、CANバスドライバ/レシーバは外付けしてください。

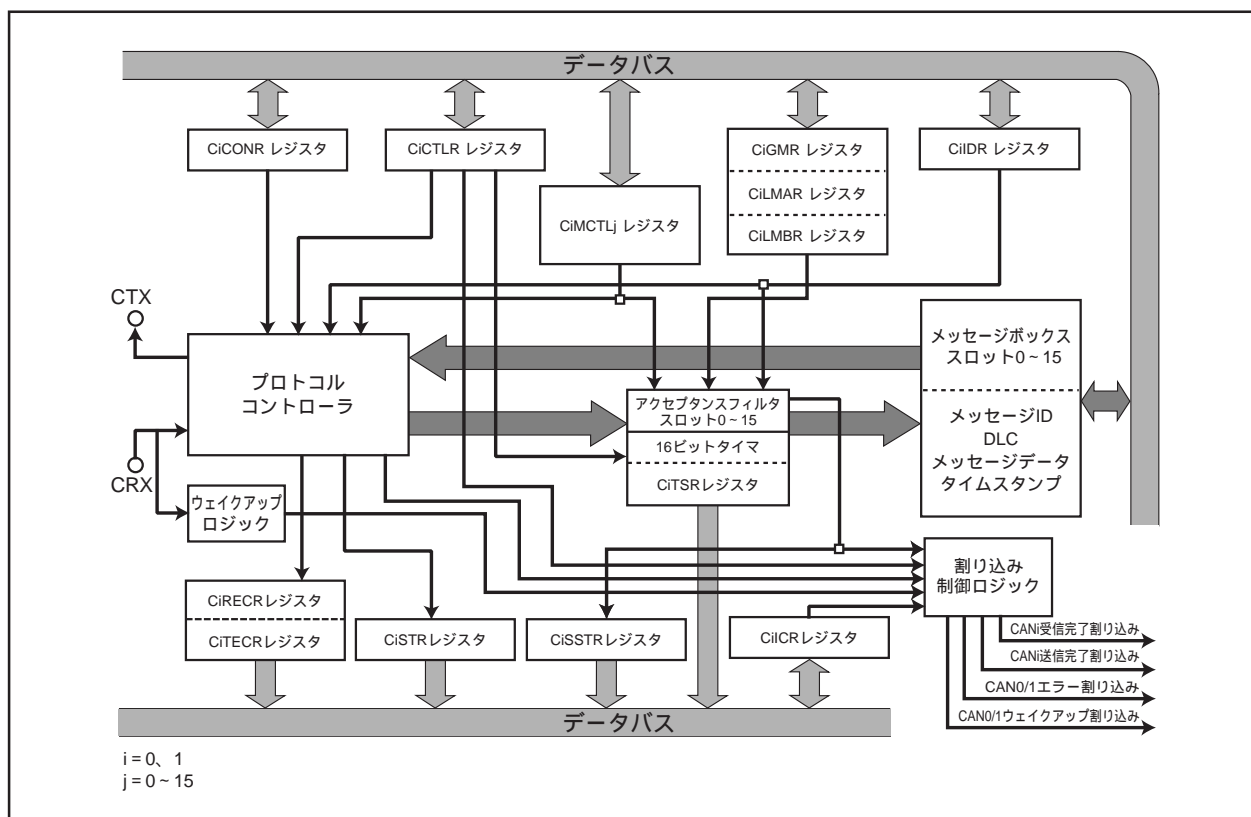


図19.1 CANモジュールブロック図

- CTX / CRX : CANの入出力端子です。
- プロトコルコントローラ : バスアービトラジョンや送受信時のビットタイミング、スタッフ処理、エラー処理など、CANプロトコル処理を行います。
- メッセージボックス : 送信または受信スロットとして使用可能な16個のスロットで構成されています。固有のID、データ長コード、8バイトのデータ、およびタイムスタンプを含みます。
- アクセプタンスフィルタ : 受信メッセージのフィルタ処理を行います。このフィルタ処理には、CiGMRレジスタ ( $i=0, 1$ )、CiLMARレジスタ、またはCiLMBRレジスタを使用します。
- タイマ : タイムスタンプ機能に使用します。メッセージメモリに受信メッセージを格納するとき、このタイマ値はタイムスタンプとして格納されます。
- ウェイクアップ機能 : CANバスからの受信メッセージでCAN0/1ウェイクアップ割り込み要求を発生します。
- 割り込み発生機能 : CANモジュールによって割り込み要求が発生します。CANi受信完了割り込み、CANi送信完了割り込み、CAN0/1エラー割り込み、およびCAN0/1ウェイクアップ割り込みの8種類があります。

## 19.1 CANモジュール関連レジスタ

CANモジュールの関連レジスタは次の通りです。

### 19.1.1 CANiメッセージボックス( $i=0, 1$ )

16バイト(または8ワード)の16個の-slotで構成されています。slot14、15はBasic CAN仕様として使用できます。

- ・ slotの優先順位は、送信および受信時ともslot番号の小さいものが優先順位が高くなっています(昇順)。
- ・ slotはプログラムで受信または送信slotを選択できます。

### 19.1.2 アクセプタンスマスクレジスタ

3つのアクセプタンスフィルタで構成されています。

- ・ CANiグローバルマスクレジスタ( $i=0, 1$ ) (CiGMRレジスタ : 6バイト)  
slot0~13に対するアクセプタンスフィルタ処理時のマスク条件を設定します。
- ・ CANiローカルマスクAレジスタ(CiLMARレジスタ : 6バイト)  
slot14に対するアクセプタンスフィルタ処理時のマスク条件を設定します。
- ・ CANiローカルマスクBレジスタ(CiLMBRレジスタ : 6バイト)  
slot15に対するアクセプタンスフィルタ処理時のマスク条件を設定します。

### 19.1.3 CAN専用レジスタ(SFR)

- ・ CANiメッセージ制御レジスタ( $i=0, 1, j=0\sim 15$ ) (CiMCTLjレジスタ : 8ビット×16本)  
各slotの送受信制御を行います。
- ・ CANi制御レジスタ(CiCTLRレジスタ : 16ビット)  
CANプロトコルの制御レジスタです。
- ・ CANiステータスレジスタ(CiSTRレジスタ : 16ビット)  
CANプロトコルの動作状態を表します。
- ・ CANislotステータスレジスタ(CiSSTRレジスタ : 16ビット)  
各slotの通信状態を表します。
- ・ CANi割り込み制御レジスタ(CiICRレジスタ : 16ビット)  
各slotの割り込み許可および禁止を設定します。
- ・ CANi拡張IDレジスタ(CiIDRレジスタ : 16ビット)  
各slotのIDフォーマット(標準・拡張)を指定します。
- ・ CANiバスタイミング制御レジスタ(CiCONRレジスタ : 16ビット)  
バスタイミングを設定します。
- ・ CANi受信エラーカウントレジスタ(CiRECRレジスタ : 8ビット)  
CANモジュールの受信時のエラー状態を表します。  
エラーの発生状態に従って、カウンタ値を増減させます。
- ・ CANi送信エラーカウントレジスタ(CiTECRレジスタ : 8ビット)  
CANモジュールの送信時のエラー状態を表します。  
エラーの発生状態によって、カウンタ値を増減させます。
- ・ CANiタイムスタンプレジスタ(CiTSRレジスタ : 16ビット)  
タイムスタンプカウンタ値を表します。
- ・ CANiアクセプタンスフィルタサポートレジスタ(CiAFSレジスタ : 16ビット)  
アクセプタンスフィルタサポートユニットで使用するために受信IDをデコードします。

次に各レジスタについて説明します。

## 19.2 CANiメッセージボックス( i = 0、1 )

表19.1にCANiメッセージボックスのメモリ配置を示します。

メッセージボックスへは、バイトまたはワードアクセスができます。

バイトアクセスとワードアクセスではメッセージ内容の配置が異なります。バイトアクセスまたはワードアクセスは、CiCTRLレジスタのMsgOrderビットで設定します。

表19.1 CANiメッセージボックスのメモリ配置

アドレス		メッセージ内容	
		バイトアクセス時の メモリ配置( 8ビット )	ワードアクセス時の メモリ配置( 16ビット )
CAN0	CAN1		
0060h + n × 16 + 0	0260h + n × 16 + 0	SID10 ~ SID6	SID5 ~ SID0
0060h + n × 16 + 1	0260h + n × 16 + 1	SID5 ~ SID0	SID10 ~ SID6
0060h + n × 16 + 2	0260h + n × 16 + 2	EID17 ~ EID14	EID13 ~ EID6
0060h + n × 16 + 3	0260h + n × 16 + 3	EID13 ~ EID6	EID17 ~ EID14
0060h + n × 16 + 4	0260h + n × 16 + 4	EID5 ~ EID0	データ長コード( DLC )
0060h + n × 16 + 5	0260h + n × 16 + 5	データ長コード( DLC )	EID5 ~ EID0
0060h + n × 16 + 6	0260h + n × 16 + 6	データバイト0	データバイト1
0060h + n × 16 + 7	0260h + n × 16 + 7	データバイト1	データバイト0
⋮	⋮	⋮	⋮
0060h + n × 16 + 13	0260h + n × 16 + 13	データバイト7	データバイト6
0060h + n × 16 + 14	0260h + n × 16 + 14	タイムスタンプ上位バイト	タイムスタンプ下位バイト
0060h + n × 16 + 15	0260h + n × 16 + 15	タイムスタンプ下位バイト	タイムスタンプ上位バイト

i = 0、1

n : スロット番号。n = 0 ~ 15



図19.2、図19.3にバイトアクセスおよびワードアクセス時の各スロット内のビット配置を示します。  
各スロットの内容は、新たなメッセージの送受信が行われない限り、以前の値を保持します。

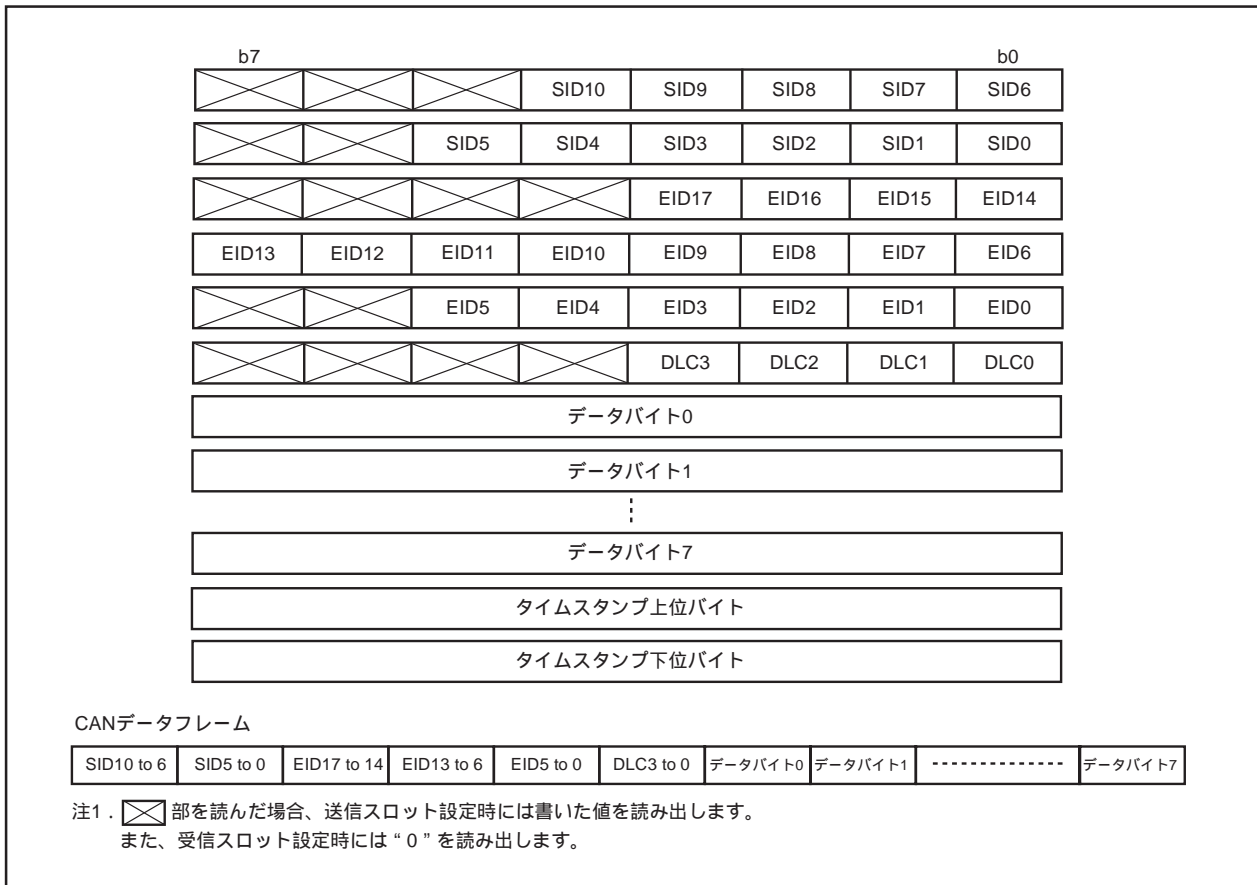


図19.2 バイトアクセス時の各スロット内のビット配置

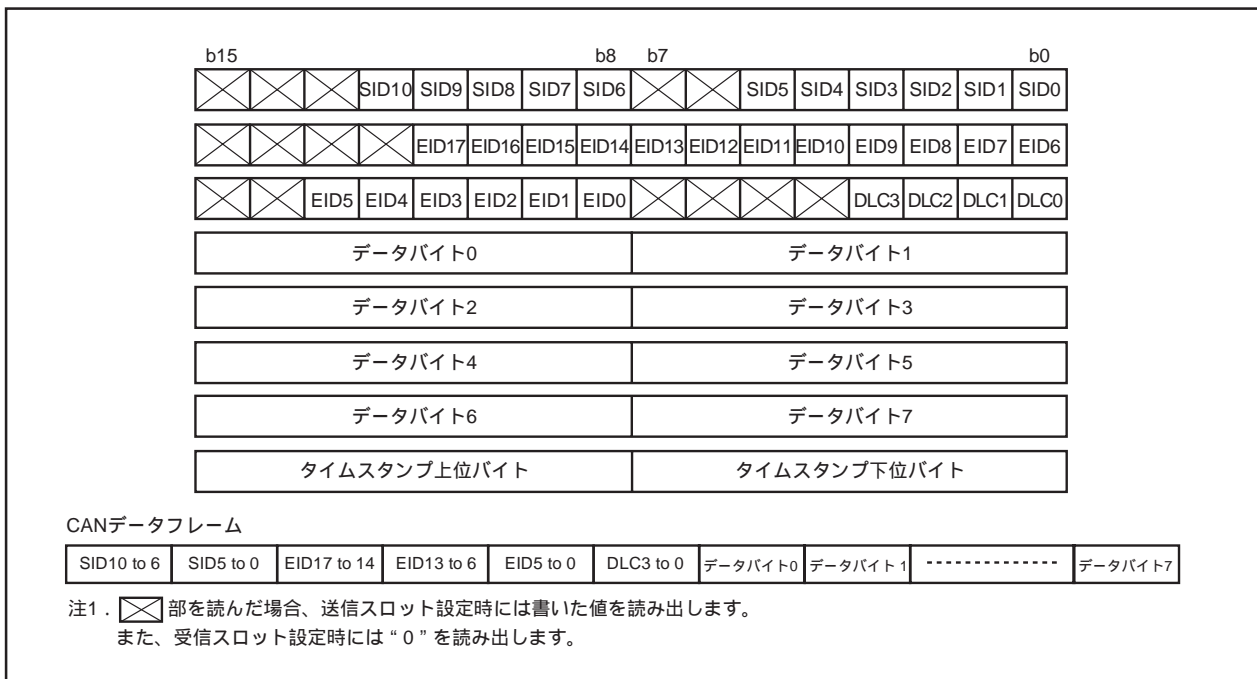


図19.3 ワードアクセス時の各スロット内のビット配置

### 19.3 アクセプタンスマスクレジスタ

図19.4、図19.5にバイトおよびワードアクセス時のCiGMRレジスタ( $i=0, 1$ )、CiMARレジスタおよびCiMBRレジスタのビット配置を示します。

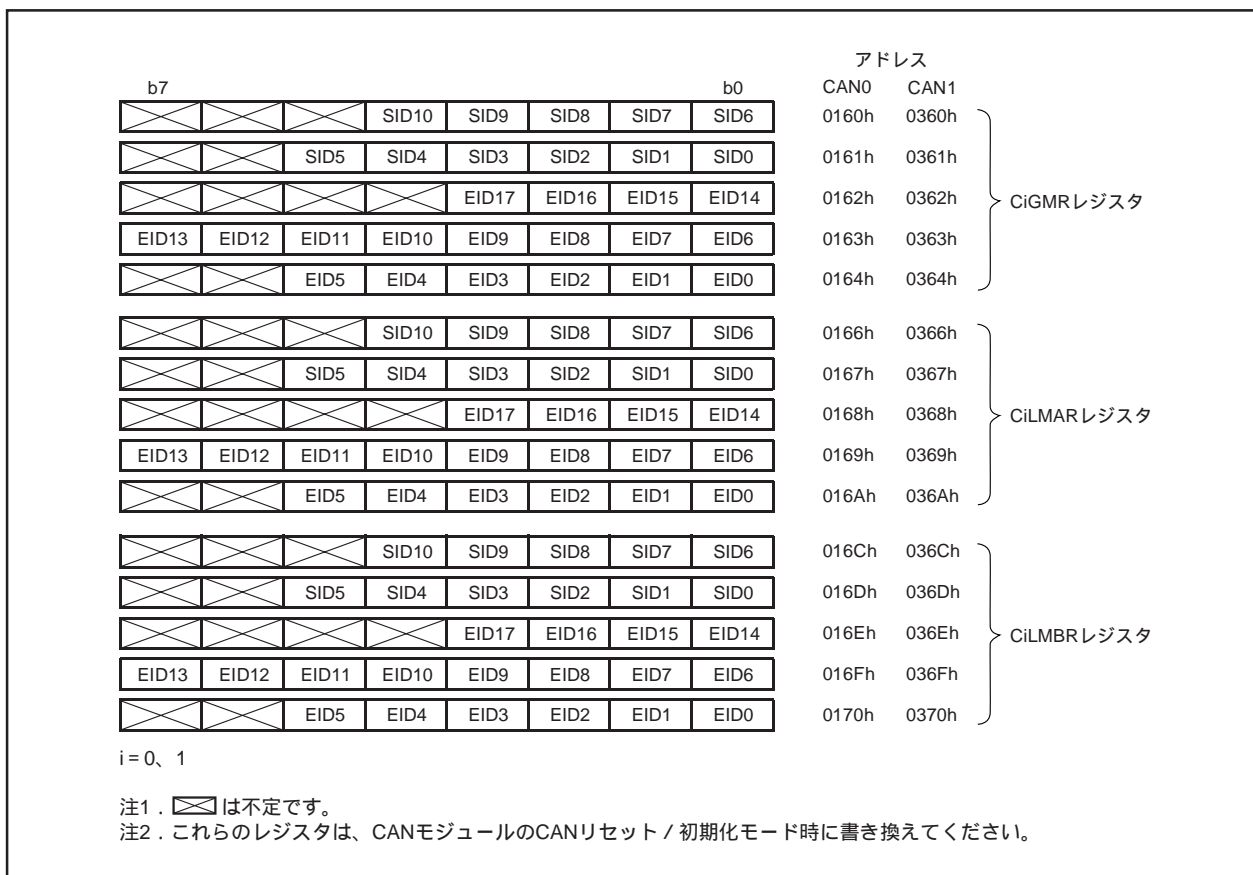


図19.4 バイトアクセス時の各マスクレジスタのビット配置

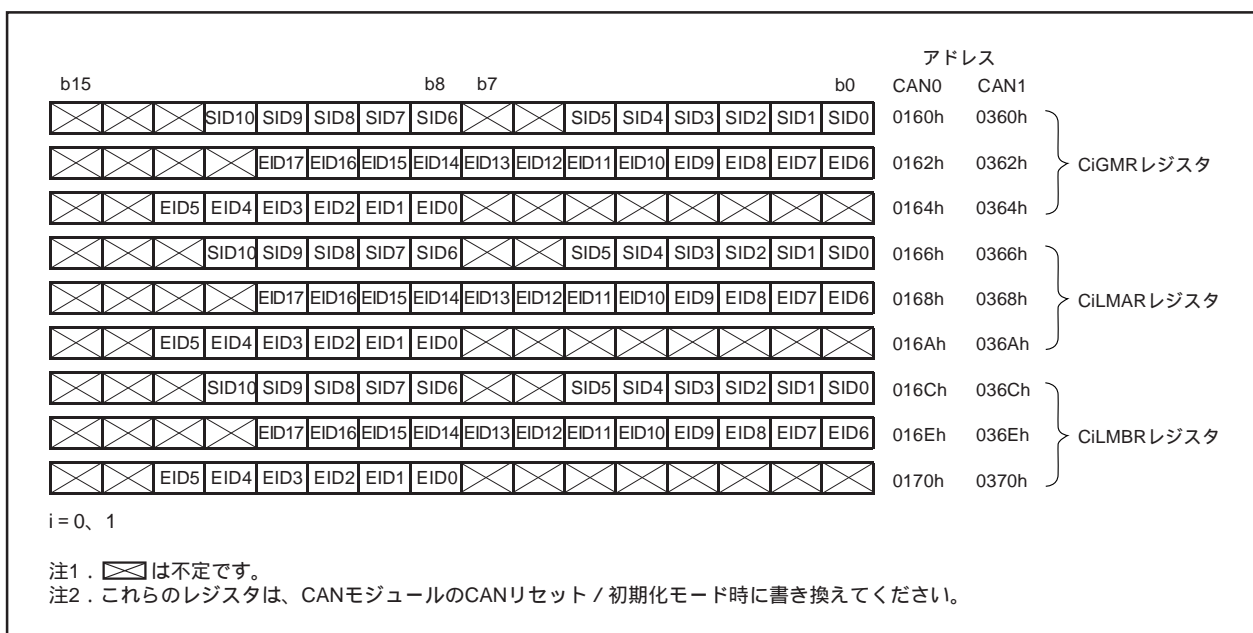


図19.5 ワードアクセス時の各マスクレジスタのビット配置

## 19.4 CAN SFRレジスタ

図19.6～図19.11にCAN SFRレジスタを示します。

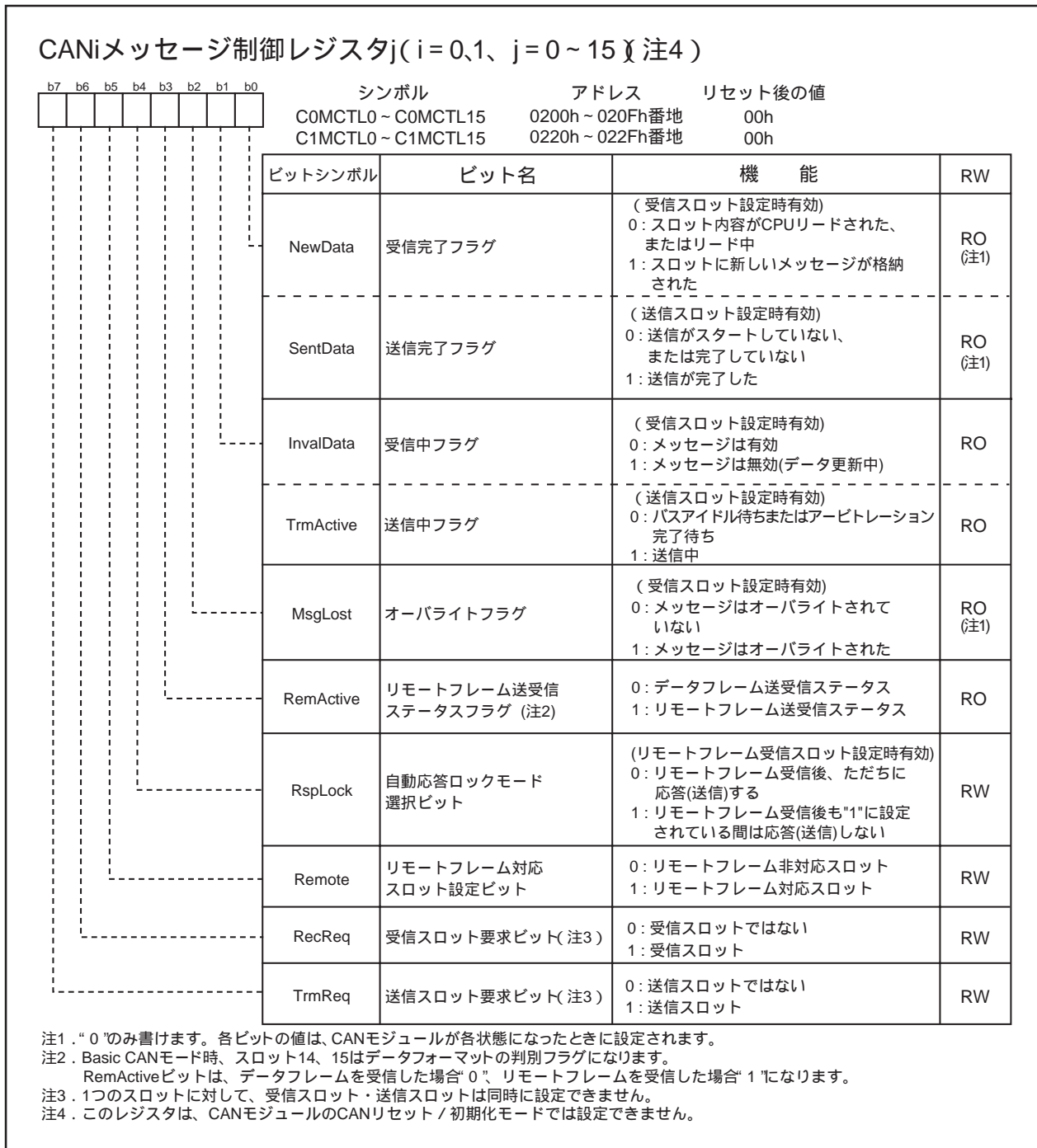


図19.6 C0MCTLj、C1MCTLjレジスタ

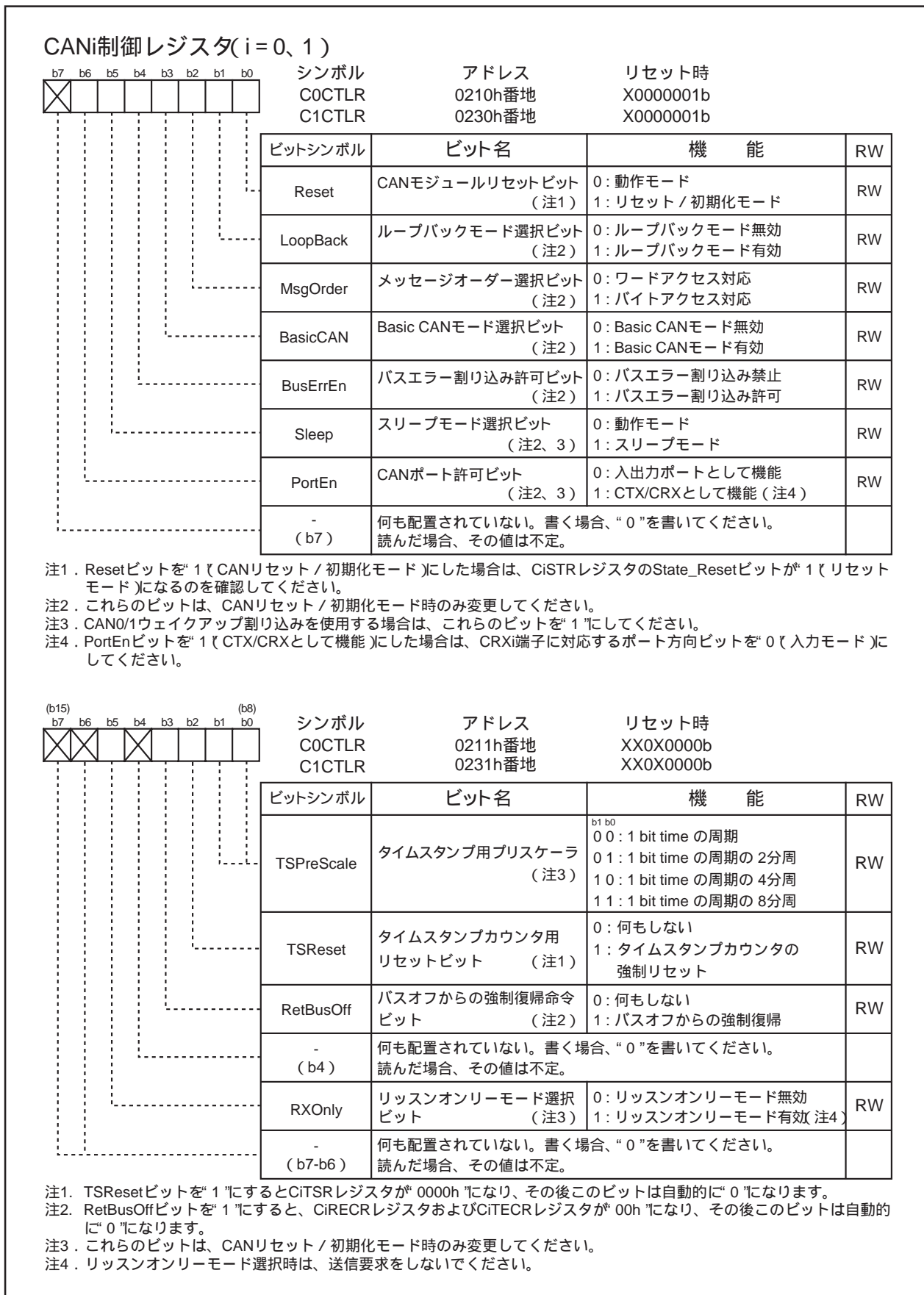


図19.7 C0CTLR、C1CTLRレジスタ

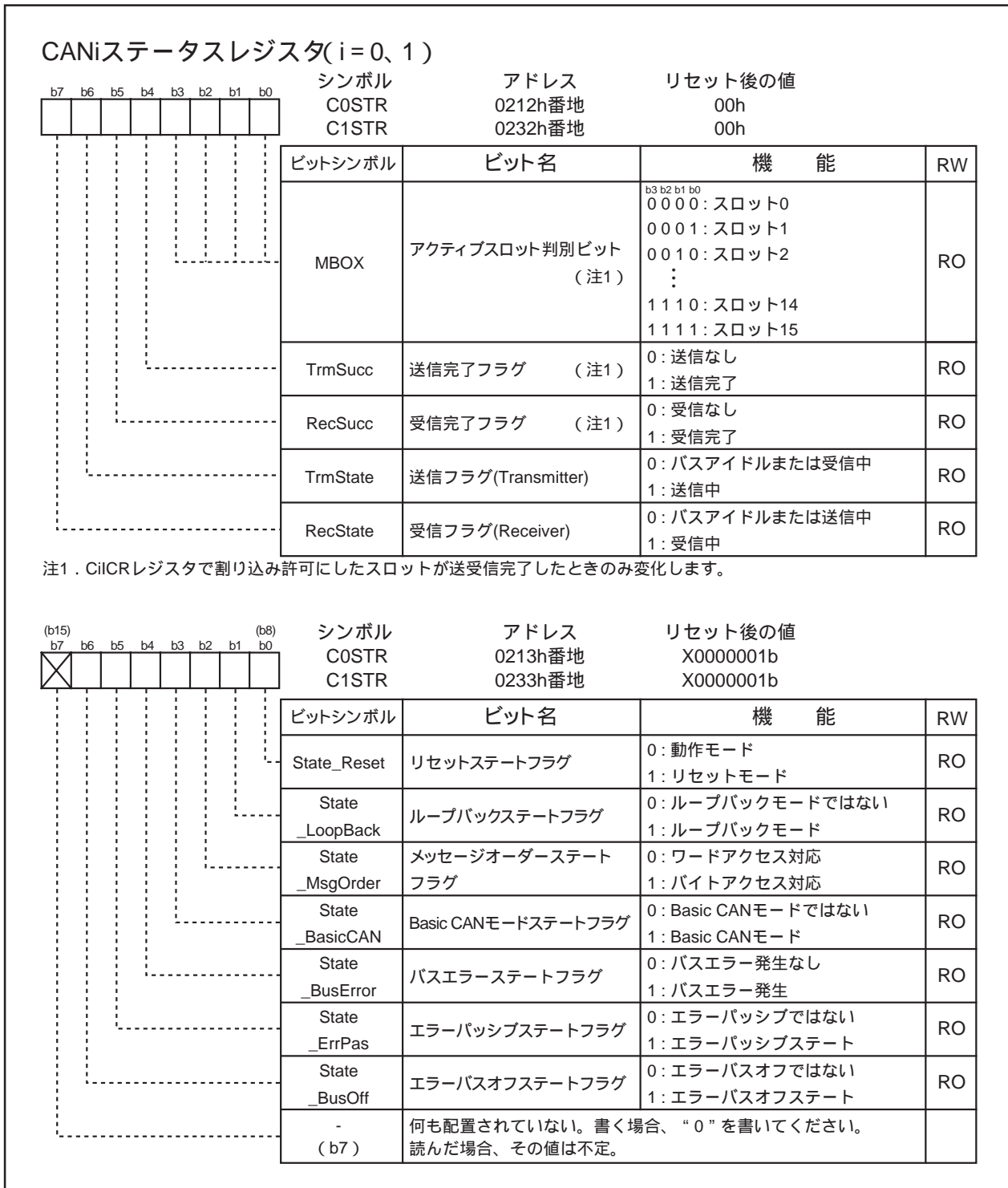


図19.8 C0STR、C1STRレジスタ

## CANiスロットステータスレジスタ(i = 0, 1)

(b15) b7	(b8) b0 b7	シンボル	アドレス	リセット後の値
		C0SSTR	0215h、0214h番地	0000h
		C1SSTR	0235h、0234h番地	0000h

機 能	設定値	RW
スロットステータスビット 各ビットはそのビット番号と同じ番号のスロットのステータスを表します。	0:(受信スロット設定時) メッセージは読まれた (送信スロット設定時) 送信完了していない 1:(受信スロット設定時) メッセージは読まれて いない (送信スロット設定時) 送信完了した	RO

## CANi割り込み制御レジスタ(i = 0, 1) (注1)

(b15) b7	(b8) b0 b7	シンボル	アドレス	リセット後の値
		C0ICR	0217h、0216h番地	0000h
		C1ICR	0237h、0236h番地	0000h

機 能	設定値	RW
割り込み許可ビット 各ビットはそのビット番号と同じ番号のスロットに対応します。 各スロットの送信完了および受信完了割り込みの許可・禁止を設定できます。	0 : 割り込み禁止 1 : 割り込み許可	RW

注1. このレジスタは、CANモジュールのCANリセット/初期化モードでは設定できません。

## CANi拡張IDレジスタ(i = 0, 1) (注1)

(b15) b7	(b8) b0 b7	シンボル	アドレス	リセット後の値
		C0IDR	0219h、0218h番地	0000h
		C1IDR	0239h、0238h番地	0000h

機 能	設定値	RW
拡張IDビット 各ビットはそのビット番号と同じ番号のスロットに対応します。 各スロットが扱うIDフォーマットを設定できます。	0 : 標準ID 1 : 拡張ID	RW

注1. このレジスタは、CANモジュールのCANリセット/初期化モードでは設定できません。

☒19.9 C0SSTR、C1SSTR、C0ICR、C1ICR、C0IDR、C1IDRレジスタ

CANiバスタイミング制御レジスタ(i=0, 1)		シンボル	アドレス	リセット後の値		
		C0CONR C1CONR	021Ah番地 023Ah番地	不定 不定		
ビットシンボル	ビット名	機能		RW		
BRP	プリスケータ分周比選択ビット	b3 b2 b1 b0 0 0 0 0 : fCANの1分周 0 0 0 1 : fCANの2分周 0 0 1 0 : fCANの3分周 ⋮ 1 1 1 0 : fCANの15分周 1 1 1 1 : fCANの16分周 (注1)		RW		
		SAM			RW	
		サンプリング回数設定ビット				RW
		PTS			RW	
		Propagation Time Segment 制御ビット				b7 b6 b5 0 0 0 : 1Tq 0 0 1 : 2Tq 0 1 0 : 3Tq ⋮ 1 1 0 : 7Tq 1 1 1 : 8Tq
注1. fCANiはCAN用クロックです。この周期はCCLKRレジスタのCCLKiビット(i=0~2,4~6)によって決まります。						
ビットシンボル	ビット名	機能		RW		
PBS1	Phase Buffer Segment1 制御ビット	b2 b1 b0 0 0 0 : 設定しないでください 0 0 1 : 2Tq 0 1 0 : 3Tq ⋮ 1 1 0 : 7Tq 1 1 1 : 8Tq		RW		
		PBS2			RW	
		Phase Buffer Segment2 制御ビット				RW
		SJW			RW	
		Re Synchronization Jump Width 制御ビット				b7 b6 0 0 : 1Tq 0 1 : 2Tq 1 0 : 3Tq 1 1 : 4Tq
注1. fCANiはCAN用クロックです。この周期はCCLKRレジスタのCCLKiビット(i=0~2,4~6)によって決まります。						

図19.10 C0CONR、C1CONRレジスタ

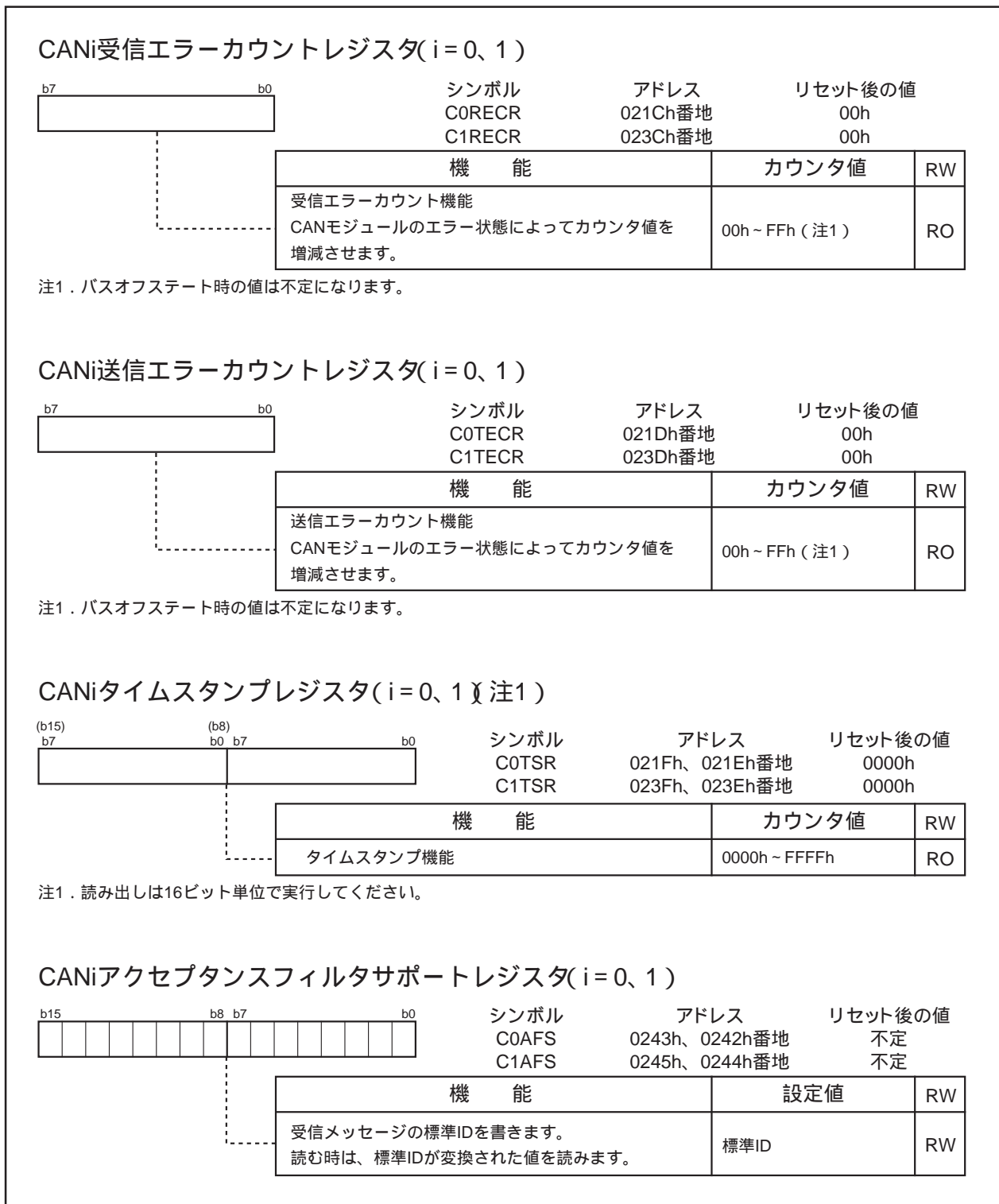


図19.11 C0RECR、C1RECR、C0TECR、C1TECR、C0TSR、C1TSR、C0AFS、C1AFSレジスタ



## 19.5 動作モード

CANモジュールには、次の4つの動作モードがあります。

- ・CANリセット/初期化モード
- ・CAN動作モード
- ・CANスリープモード
- ・CANインタフェーススリープモード

図19.12に動作モードの遷移を示します。

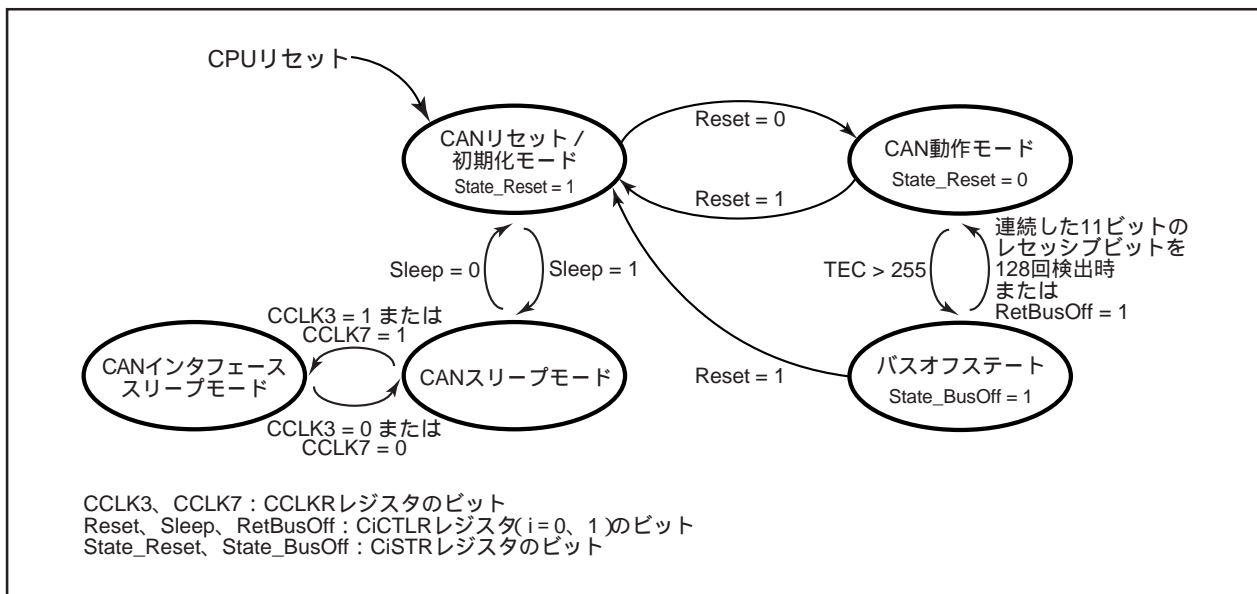


図19.12 動作モードの遷移

### 19.5.1 CANリセット/初期化モード

CPUをリセットまたはCiCTLRレジスタ(i=0, 1)のResetビットを“1”にすると、CANモジュールはCANリセット/初期化モードになります。Resetビットを“1”にした場合は、CiSTRレジスタのState\_Resetビットが“1”になるのを確認してください。

CANリセット/初期化モード中は、CANモジュールは次の状態になります。

- ・CAN通信ができません。
- ・メッセージ送信中にCANリセット/初期化モードにした場合、送信完了、アービトレーション負け、またはエラーを検知するまでCAN動作モードを維持します。その後State\_Resetビットが“1”になり、CANリセット/初期化モードに遷移します。
- ・CiMCTLjレジスタ(j=0~15)、CiSTRレジスタ、CiICRレジスタ、CiIDRレジスタ、CiRECRレジスタ、CiTECRレジスタおよびCiTSRレジスタは初期化され、CPUはアクセスできません。
- ・CiCTLRレジスタ、CiCONRレジスタ、CiGMRレジスタ、CiLMARレジスタ、CiLMBRレジスタおよびCANiメッセージボックスは以前の値を保持し、CPUはアクセスできます。

### 19.5.2 CAN動作モード

CiCTRLレジスタ( $i=0, 1$ )のResetビットを“0”にすると、CANモジュールはCAN動作モードになります。Resetビットを“0”にした場合は、CiSTRレジスタのState\_Resetビットが“0”になるのを確認してください。

CAN動作モード遷移後、連続した11ビットのレセシブビットを検出すると、CANモジュールは次の状態になります。

- ・メッセージの送受信ができます。
- ・送信エラー、受信エラーのカウンタを始め、CANモジュールのエラーステータスを管理します。エラーステータスによって、CANモジュールはCAN通信ができない状態になります。

CANモジュールは、CAN動作モード中に次の3つのサブモードになっています。

- ・アイドルモード：送受信を行っていない状態です。
- ・受信モード：他ノードが送信するメッセージを受信している状態です。
- ・送信モード：自ノードがメッセージを送信している状態です。CiCTRLレジスタのLoopBackビットが“1”(ループバックモード有効)の時、自身が送信しているメッセージを同時に受信します。

図19.13にCAN動作モードのサブモードを示します。

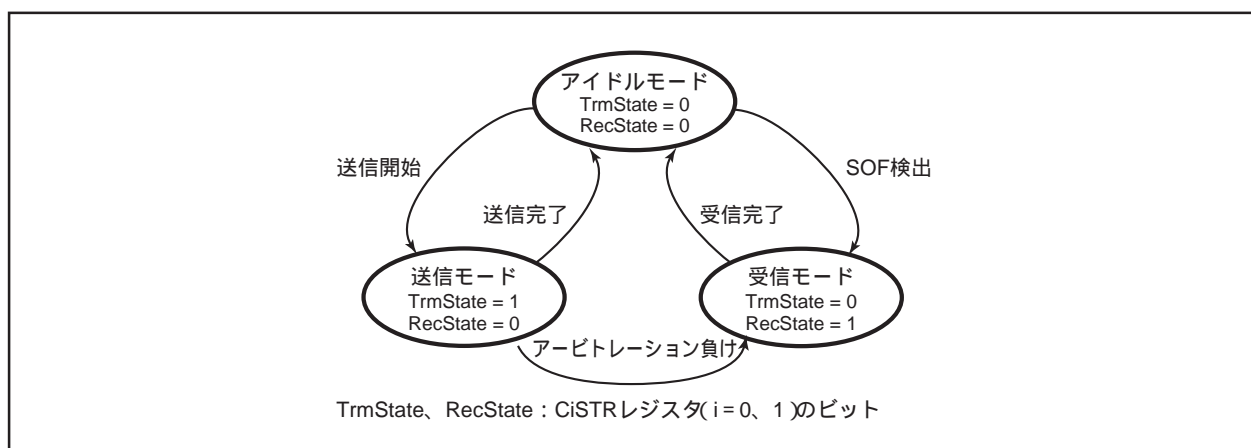


図19.13 CAN動作モードのサブモード

### 19.5.3 CANスリープモード

CiCTRLレジスタのSleepビットを“1”にすると、CANモジュールはスリープモードになります。CAN動作モードからCANスリープモードへ遷移する場合は、CANリセット/初期化モードを経由して、CANスリープモードにしてください。

CANスリープモードになると、ただちにCANモジュールへのクロック供給が停止されるため、消費電流を低減できます。

### 19.5.4 CANインタフェーススリープモード

CCLKRレジスタのCCLK3ビットまたはCCLK7ビットを“1”にすると、CANモジュールはインタフェーススリープモードになります。CANインタフェーススリープモードへ遷移する場合は、CANスリープモードを経由して、CANインタフェーススリープモードにしてください。

CANインタフェーススリープモードになると、CANモジュールのCPUインタフェース部へのクロック供給が停止されるため、消費電流を低減できます。

### 19.5.5 バスオフステート

CAN通信エラーを繰り返すと、CANプロトコルのエラー制御の規制に従って、CANモジュールはバスオフステートへ遷移し、CAN通信ができなくなります。バスオフステートへ遷移後にCAN動作モードに復帰するには次の2つ場合があります。なお、このとき、CiSTRレジスタ、CiRECRレジスタおよびCiTECRレジスタを除くCANモジュール関連レジスタの値は変化しません。

(1) 連続した11ビットのレセッシブビットを128回検出時

CANモジュールはただちにエラーアクティブ状態に遷移し、すぐにCAN通信ができるようになります。

(2) CiCTLRレジスタのRetBusOffビット = 1( バスオフからの強制復帰 )時

CANモジュールはただちにエラーアクティブ状態に遷移し、連続した11ビットのレセッシブビットを検出した後、再びCAN通信ができるようになります。

## 19.6 CANモジュールシステムクロックの設定

CANモジュールは、専用のCANモジュールシステムクロック発生回路を備えています。

CANモジュールシステムクロックの設定は、CCLKRレジスタおよびCiCONRレジスタ( $i=0, 1$ )のBRPビットで行います。CCLKRレジスタについては「8. クロック発生回路」を参照してください。

図19.14にCANモジュールシステムクロック発生回路ブロック図を示します。

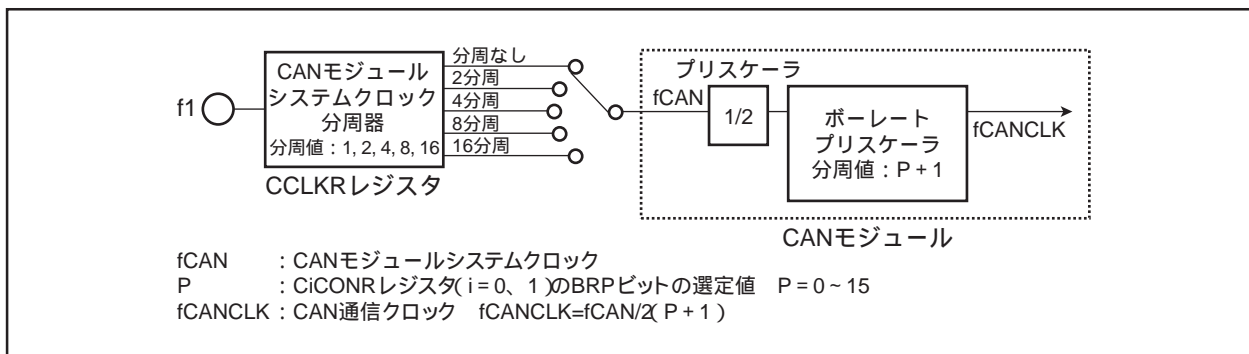


図19.14 CANモジュールシステムクロック発生回路ブロック図

## 19.7 ビットタイミングの設定

ビットタイムは、次の4つのセグメントで構成されています。

- ・シンクロナイゼーションセグメント(SS)  
ビットの立ち下がりエッジをモニタして同期をあわせるセグメントです。
- ・プロパゲーションタイムセグメント(PTS)  
CANネットワーク上の物理的な遅延を吸収するセグメントです。ネットワーク上の物理的な遅延はCANバス上の遅延、入力コンパレータ遅延および出力ドライバ遅延の総和の2倍になります。
- ・フェーズバッファセグメント1(PBS1)  
周波数の誤差によるフェーズエラーを補償するセグメントです。ビットの立ち下がりエッジが期待値より遅い場合、PBS1は最大SJW設定値分だけ長くなります。
- ・フェーズバッファセグメント2(PBS2)  
PBS1と同様の機能を持つセグメントです。ビットの立ち下がりエッジが期待値より早い場合、PBS2は最大SJW設定値分だけ短くなります。

図19.15にビットタイミング図を示します。

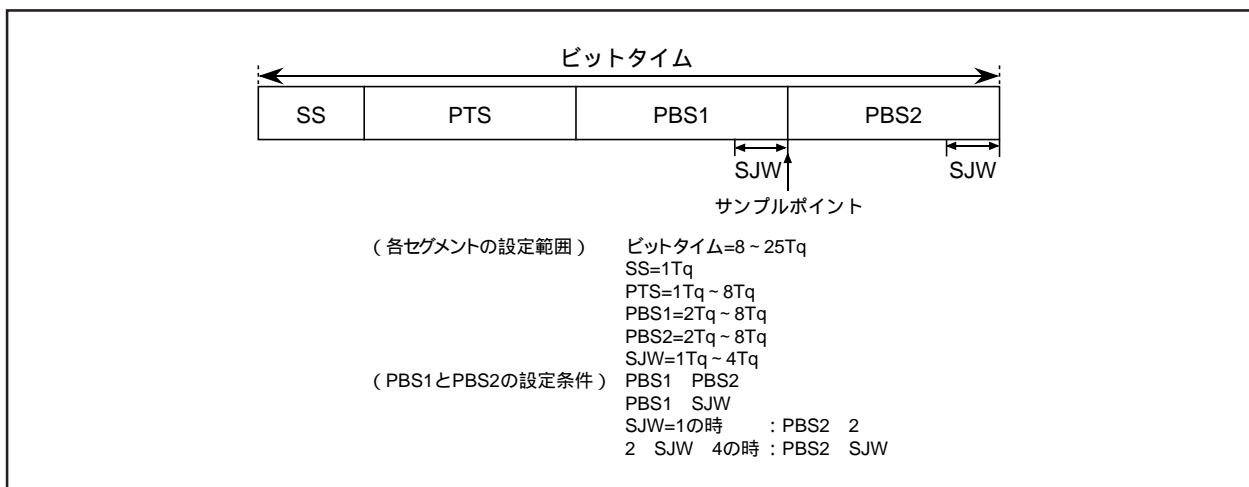


図19.15 ビットタイミング図

## 19.8 転送速度

転送速度は、f1、CANモジュールシステムクロック分周値、ボーレートプリスケアラ分周値、および1ビットのTq数で決まります。

表19.2に転送速度の実現例を示します。

表19.2 転送速度の実現例

転送速度	24MHz(注2)	20MHz	16MHz	10MHz	8MHz
1Mbps	12Tq (1)	10Tq (1)	8Tq (1)	-	-
500kbps	8Tq (3)	10Tq (2)	8Tq (2)	10Tq (1)	8Tq (1)
	12Tq (2)	20Tq (1)	16Tq (1)	-	-
	24Tq (1)	-	-	-	-
125kbps	8Tq (12)	8Tq (10)	8Tq (8)	8Tq (5)	8Tq (4)
	12Tq (8)	10Tq (8)	16Tq (4)	10Tq (4)	16Tq (2)
	16Tq (6)	16Tq (5)	-	20Tq (2)	-
	24Tq (4)	20Tq (4)	-	-	-
83.3kbps	8Tq (18)	8Tq (15)	8Tq (12)	10Tq (6)	8Tq (6)
	12Tq (12)	10Tq (12)	16Tq (6)	20Tq (3)	16Tq (3)
	16Tq (9)	20Tq (6)	-	-	-
	24Tq (6)	-	-	-	-
33.3kbps	10Tq (36)	10Tq (30)	8Tq (30)	10Tq (15)	8Tq (15)
	12Tq (30)	20Tq (15)	10Tq (24)	-	10Tq (12)
	20Tq (18)	-	16Tq (15)	-	20Tq (6)
	24Tq (15)	-	20Tq (12)	-	-

注1.( )内の数字はfCAN分周値×ボーレートプリスケアラ分周値を示します。

注2. 24MHzは、Normal-ver.でのみ使用できます。

### 19.8.1 転送速度の算出式

$$\frac{f1}{2 \times \text{fCAN分周値(注1)} \times \text{ボーレートプリスケアラ分周値(注2)} \times 1\text{ビットのTq数}}$$

注1. fCAN分周値 = 1、2、4、8、16

fCAN分周値：CCLKRレジスタの選定値

注2. ボーレートプリスケアラ分周値 = P + 1 (P = 0 ~ 15)

P：CiCONRレジスタのBRPビットの選定値(i = 0、1)

## 19.9 アクセプタンスフィルタ機能とマスク機能

ユーザが任意のメッセージを選択受信する機能です。CiGMRレジスタ( $i=0, 1$ )、CiLMARレジスタ、およびCiLMBRレジスタは、標準IDと拡張IDの29ビットに対してマスクができます。CiGMRレジスタはスロット0~13、CiLMARレジスタはスロット14、CiLMBRレジスタはスロット15に対応しています。マスク機能は、アクセプタンスフィルタ処理のときCiIDRレジスタの対応するスロットの設定値によって、受信IDの11ビットまたは29ビットに対して有効になります。マスク機能を使用するとある範囲のIDを受信できるようになります。

図19.16に各マスクレジスタとスロットの対応、図19.17にアクセプタンス機能を示します。

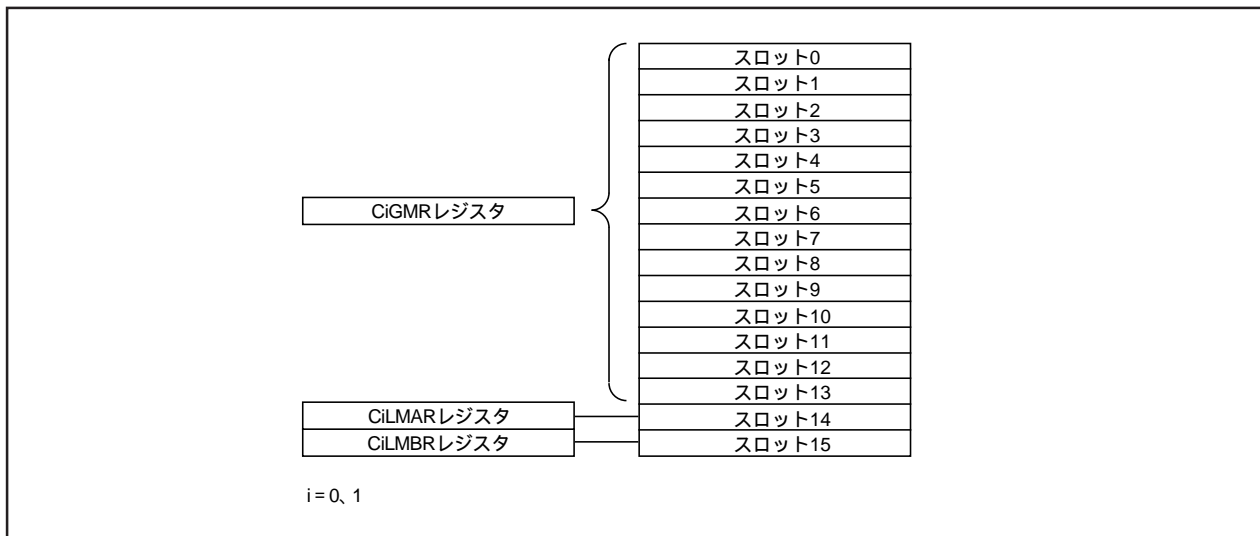


図19.16 各マスクレジスタとスロットの対応

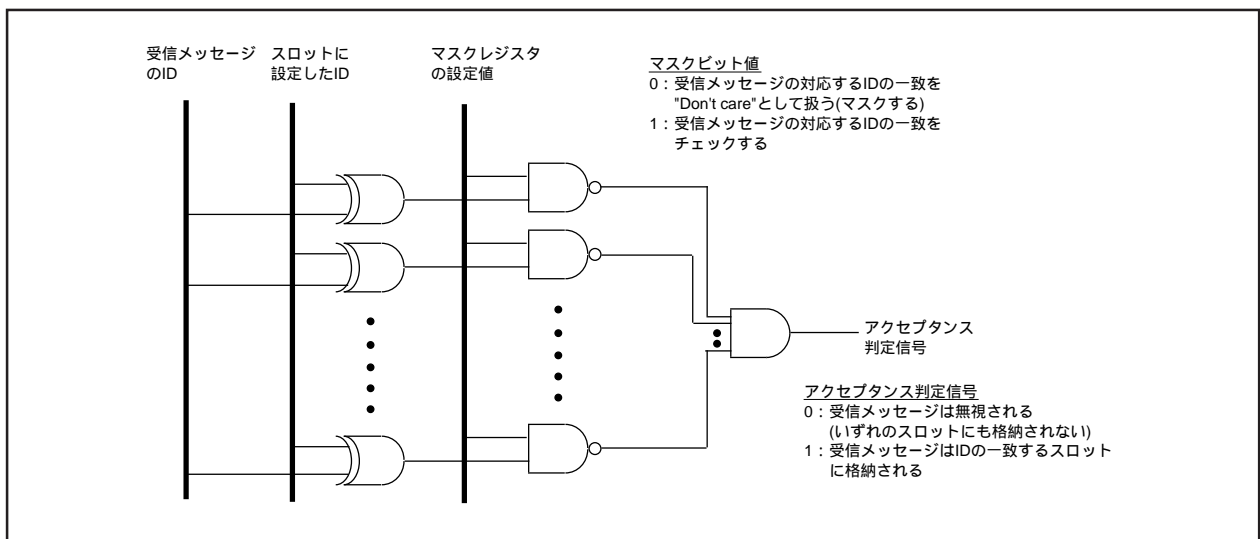


図19.17 アクセプタンス機能

アクセプタンス機能を使用する場合は、次の点に注意してください。

- (1)異なるスロットに同じIDを設定して受信した場合、スロット番号の小さい方が有効になります。
- (2)Basic CANモードでスロット14、15にすべてのID(メッセージ)を受信するように設定した場合、スロット14、15はスロット0~13が受信しなかったすべてのIDを受信します。

### 19.10 アクセプタンスフィルタサポートユニット(ASU)

ASUは、受信IDの有効、無効をテーブル検索で判断する機能です。受信するIDをデータテーブルに登録し、受信したIDをCiAFSレジスタ( $i=0, 1$ )に格納した後、デコードされた受信IDを使用してテーブル検索を行います。このASUは標準IDに対してのみ使用できます。

ASUは、次の場合に有効です。

- ・アクセプタンスフィルタで受信するIDにマスクができない場合  
例)受信するID : 078h、087h、111h
- ・受信するIDが非常に多く、ソフトウェアでフィルタリングすると時間がかかりすぎる場合

図19.18にワードアクセス時のCiAFSレジスタの書き込み時と読み出し時の状態を示します。

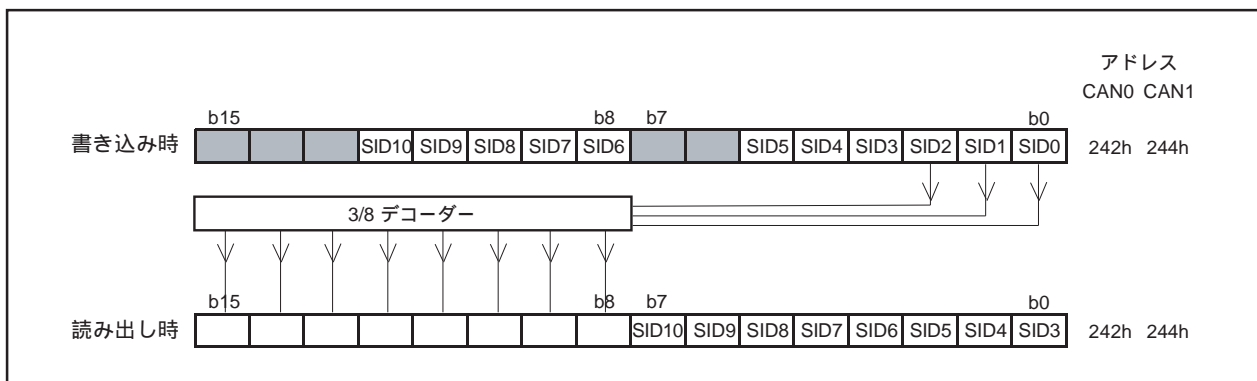


図19.18 ワードアクセス時のCiAFSレジスタの書き込み時と読み出し時の状態

### 19.11 Basic CANモード

CiCTRLレジスタ( $i=0, 1$ )のBasicCANビットを“1”(Basic CANモード有効)にすると、スロット14、15はBasic CANモードに対応します。通常、各スロットはCPUからの設定で、データフレームかリモートフレームのどちらか一方しか扱うことができませんが、Basic CANモードでは両方のフレームを同時に扱うことができます。

Basic CANモードでスロット14、15を受信許可にすると、受信したデータフレームまたはリモートフレームはスロット14からスロット15と交互に格納されます。

受信したメッセージのデータフォーマットは、CiMCTLjレジスタ( $j=0\sim 15$ )のRemActiveビットで判別できます。

図19.19にBasic CANモード時のスロット14とスロット15の動作を示します。

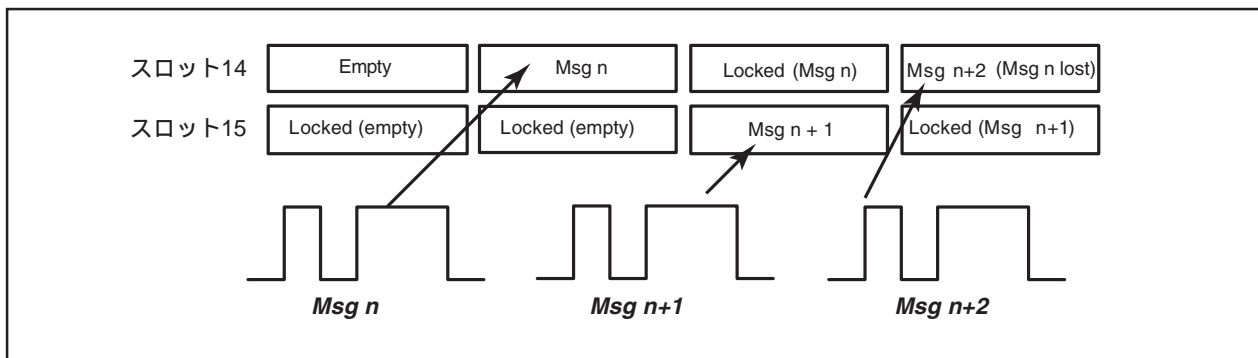


図19.19 Basic CANモード時のスロット14とスロット15の動作

Basic CANモードを使用する場合は、次の点に注意してください。

- (1) Basic CANモードの設定は、CANリセット/初期化モード時に行ってください。
- (2) スロット14とスロット15に同じIDを設定してください。また、CiLMARレジスタおよびCiLMBRレジスタの設定も同一にしてください。
- (3) スロット14とスロット15は受信スロットとしてのみ設定してください。
- (4) メッセージのオーバーライトに対する保護機能はありません。各スロットは、新メッセージによってオーバーライトされます。
- (5) スロット0～13の動作に変わりはありません。



### 19.12 リターンフロムバスオフ機能

プロトコルコントローラがバスオフ状態になったとき、CiCTRLレジスタ( $i=0, 1$ )のリターンフロムバスオフ機能を使用する(RetBusOffビットを“1”(バスオフからの強制復帰)にする)と、バスオフ状態から強制復帰できます。このとき、エラー状態は、バスオフ状態からエラーアクティブ状態になります。この機能を実行するとCiRECRレジスタおよびCiTECRレジスタは初期化され、CiSTRレジスタのState\_BusOffビットは“0”(エラーバスオフではない)になりますが、CiCONRレジスタなどのCANモジュールの各レジスタおよび各スロットの内容は初期化されません。

### 19.13 タイムスタンプカウンタとタイムスタンプ機能

CiTSRレジスタ( $i=0, 1$ )を読み出すと、その時点のタイムスタンプカウンタの値を読み出せます。タイムスタンプカウンタの基準クロックの周期は、CiCONRレジスタで設定した1 bit timeの周期と同じです。タイムスタンプカウンタはフリーランカウンタとして機能します。

タイムスタンプカウンタの基準クロックは、CiCTRLレジスタのTSPreScaleビットの設定によって、1 bit timeの周期の1、2、4、または8分周が選択できます。

また、タイムスタンプカウンタは、プロトコルコントローラが受信完了とみなしたときにカウンタ値をキャプチャするレジスタを備えています。受信スロットにタイムスタンプ値が格納されるときは、このキャプチャされた値が格納されます。

### 19.14 リッスンオンリーモード

CiCTRLレジスタ( $i=0, 1$ )のRXOnlyビットを“1”にすると、リッスンオンリーモードになります。

リッスンオンリーモードでは、データフレームやエラーフレームの送信およびACKの応答など、バスに対していかなる送信も行いません。

リッスンオンリーモード選択時は、送信要求をしないでください。

## 19.15 CAN受信とCAN送信

表19.3にCAN受信モードとCAN送信モードの設定方法を示します。

表19.3 CAN受信モードとCAN送信モードの設定方法

TrmReq	RecReq	Remote	RspLock	スロットの通信モード設定内容
0	0			通信環境設定モード。 CPUでこのスロットの通信環境を設定してください。
0	1	0	0	データフレームの受信スロットに設定されます。
1	0	1	0	リモートフレームの送信スロットに設定されます (このときRemActive = 1)。 送信後は、データフレームの受信スロットとして機能 しません(このときRemActive = 0)。 ただし、リモートフレーム送信前にCANバス上で一致 するIDを検出した場合は、ただちにデータフレーム の受信スロットとして機能します。
1	0	0	0	データフレームの送信スロットに設定されます。
0	1	1	1 / 0	リモートフレームの受信スロットとして設定されます (このときRemActive = 1)。 受信後は、データフレームの送信スロットとして機能 しません(このときRemActive = 0)。 ただし、RspLock = 1である限り送信はスタートせず、 自動的に応答しません。 RspLock = 0にすると応答(送信)をスタートします。

TrmReq、RecReq、Remote、RspLock、RemActive、RspLock : CiMCTLjレジスタ(i=0、1、j=0~15)のビット

受信モードでは次の点に注意してください。

- (1) CiMCTLjレジスタを“00h”にしてから、スロットの受信設定をしてください。
- (2) 受信メッセージは、受信のモード設定とアクセプタンスフィルタ処理の結果、最初に条件のあったスロットに格納されます。格納スロット決定時にスロット番号が小さい方が優先順位が高くなります。
- (3) 通常のCAN動作モード時は、自ノードが送信したメッセージはIDが一致しても自ノードは受信しません。しかし、ループバックモード時は、IDが一致した場合にそのメッセージを受信します。ただし、この場合、ACKは返しません。

送信モードでは次の点に注意してください。

- (1) CiMCTLjレジスタを“00h”にしてから、スロットの送信設定をしてください。
- (2) CiMCTLjレジスタのTrmReqビットを“0”(送信スロットではない)にしてから、送信スロットを書き換えてください。
- (3) CiMCTLjレジスタのTrmActiveビットが“1”(送信中)のときは、送信スロットを書き換えしないでください。書き換えると不定データが出力されます。

## 19.15.1 受信

図19.20にデータフレーム受信時の動作例を示します。この例では、2つの連続したメッセージを受信しているときのCANモジュールの動作を示します。

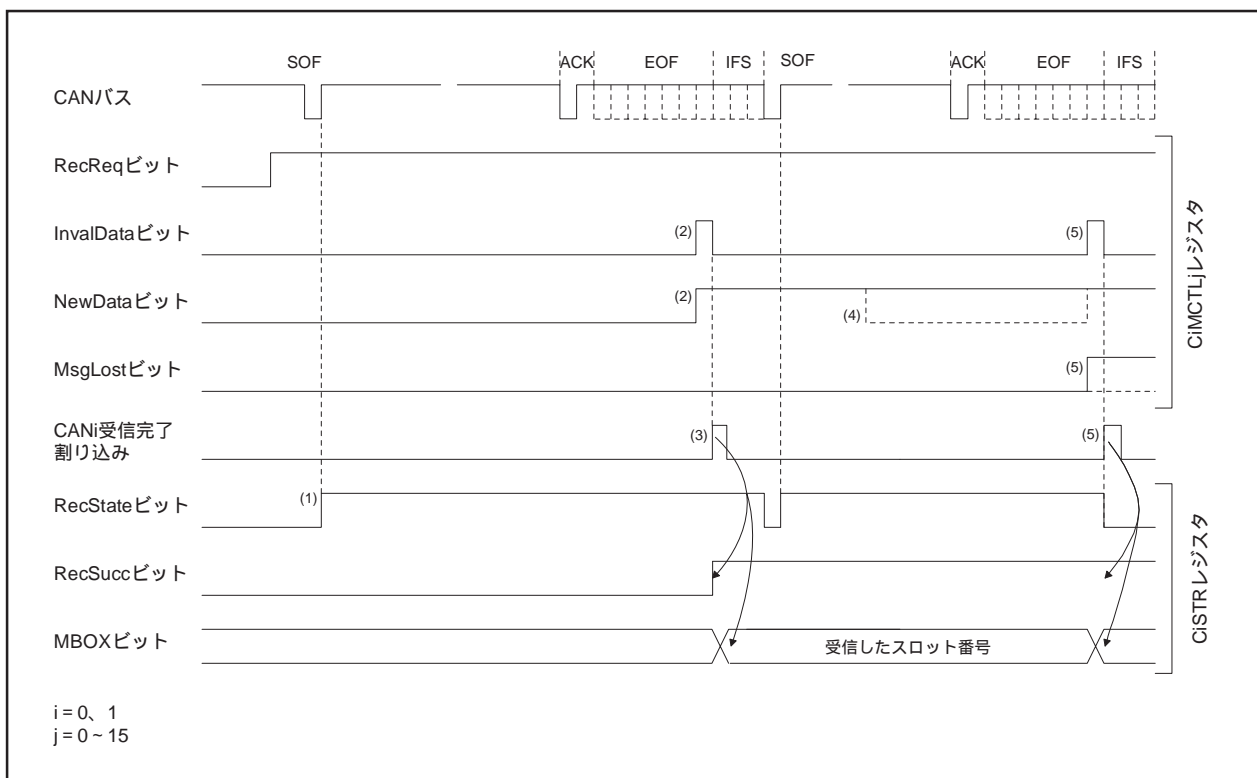


図19.20 データフレーム受信時の動作例

- (1) CANバス上にSOFを検知すると、CiSTRレジスタ( $i = 0, 1$ )のRecStateビットがただちに「1 ( 受信中 )」になり、メッセージの受信を開始します。
- (2) メッセージの受信を完了すると、受信スロットのCiMCTLjレジスタ( $j = 0 \sim 15$ )のNewDataビットが「1 ( スロットに新しいデータが格納された )」になります。同時にCiMCTLjレジスタのInvalDataビットが「1 ( データ更新中 )」になり、そのスロットにメッセージが完全に格納された後、InvalDataビットは「0 ( メッセージは有効 )」に戻ります。
- (3) 受信したスロットのCiICRレジスタの割り込み許可ビットが「1 ( 割り込み許可 )」の場合、CANi受信完了割り込み要求が発生し、CiSTRレジスタのMBOXビット(メッセージを受信したスロット番号)とRecSuccビットが変化します。
- (4) プログラムでNewDataビットを「0 ( スロット内容がCPUリードされた、またはリード中 )」にした後、スロットからメッセージを読み出してください。
- (5) プログラムでNewDataビットを「0」にするか、スロットへの受信要求をキャンセルする前に次のCANメッセージを受信した場合、CiMCTLjレジスタのMsgLostビットが「1 ( メッセージはオーバーライトされた )」になります。そして、新しく受信されたメッセージがそのスロットに格納されます。割り込み要求とCiSTRレジスタは(3)と同様に変化します。

## 19.15.2 送信

図19.21にデータフレーム送信時の動作例を示します。

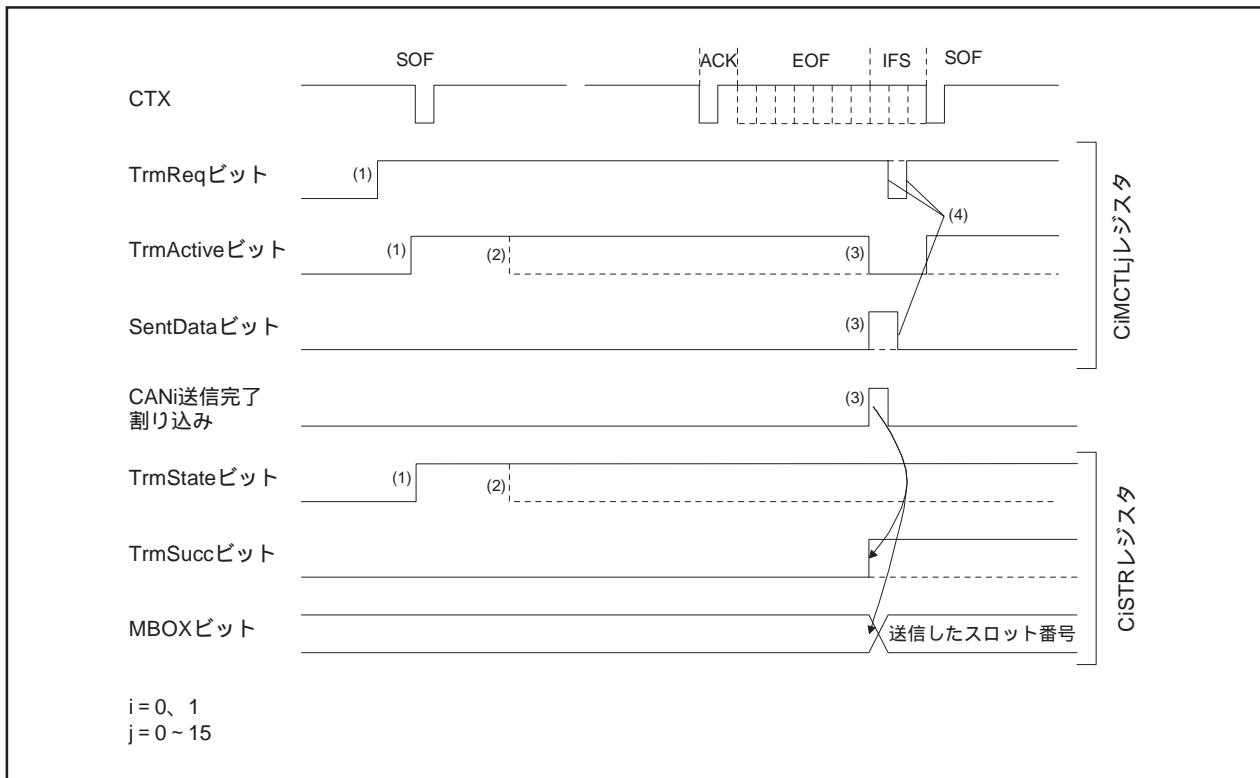


図19.21 データフレーム送信時の動作例

- (1) バスアイドル時にCiMCTLjレジスタのTrmReqビットを“1”(送信スロット)にすると、CiMCTLjレジスタのTrmActiveビットおよびCiSTRレジスタのTrmStateビットが“1”(送信中)になり、送信を開始します。
- (2) 送信開始後にアービトレーション負けが発生すると、TrmActiveビットおよびTrmStateビットは“0”になります。
- (3) アービトレーション負けが発生せずに送信を完了すると、CiMCTLjレジスタのSentDataビットが“1”(送信が完了した)に、TrmActiveビットが“0”(バスアイドル待ちまたはアービトレーション完了待ち)になります。そして、CiSTRレジスタの割り込み許可ビットが“1”(割り込み許可)の場合、CANi送信完了割り込み要求が発生し、CiSTRレジスタのMBOXビット(メッセージを送信したスロット番号)とTrmSuccビットが変化します。
- (4) 次の送信を行う場合は、TrmReqビットおよびSentDataビットを“0”にして、TrmReqビットおよびSentDataビットが“0”になるのを確認した後、TrmReqビットを“1”にしてください。

### 19.16 CAN割り込み

CANモジュールは、次のCAN割り込みがあります。

- CAN<sub>i</sub>受信完了割り込み (i = 0、1)
- CAN<sub>i</sub>送信完了割り込み
- CAN0/1エラー割り込み：エラーパッシブステート  
バスオフステート  
バスエラー
- CAN0/1ウェイクアップ割り込み

CAN<sub>i</sub>受信完了割り込み、CAN<sub>i</sub>送信完了割り込み要求が発生した場合、CiSTRレジスタのMBOXビットを読むと、割り込み要求が発生したスロットを判別できます。

## 20. プログラマブル入出力ポート

プログラマブル入出力ポート(以下、入出力ポートと称す)は、P0~P10(P8\_5は除く)の87本あります。各ポートの入出力は、方向レジスタによって1本ごとに設定できます。また、4本ごとに、プルアップするかしないかを選択できます。P8\_5は入力専用でプルアップ抵抗はありません。ポートP8\_5はNMIと端子を共用しているため、NMI入力レベルをP8レジスタのP8\_5ビットから読めます。

図20.1~図20.5に入出力ポートの構成、図20.6に端子の構成を示します。

各端子は、入出力ポート、周辺機能の入出力、またはバス制御端子として機能します。

周辺機能の設定方法は各機能説明を参照してください。周辺機能の入力端子またはD/Aコンバータの出力端子として使用する場合は、対応する端子の方向ビットを「0(入力モード)」にしてください。D/Aコンバータ以外の周辺機能の出力端子として使用する場合は、方向ビットに関係なく周辺機能の出力となります。

バス制御端子として使用する場合は、「7.2 バス制御」を参照してください。

### 20.1 PDiレジスタ(i=0~10)

図20.7にPDiレジスタを示します。

入出力ポートを入力に使用するか、出力に使用するか選択するためのレジスタです。このレジスタの各ビットは、ポート1本ずつに対応しています。

メモリ拡張モードまたはマイクロプロセッサモードでは、バス制御端子(A0~A19、D0~D15、CS0~CS3、RD、WRL/WR、WRH/BHE、ALE、RDY、HOLD、HLDA、BCLK)になっている端子のPDiレジスタは変更できません。

なお、P8\_5に対応する方向レジスタのビットはありません。

### 20.2 Piレジスタ(i=0~10)

図20.8にPiレジスタを示します。

外部とのデータ入出力は、Piレジスタへの読み出しと書き込みによって行います。Piレジスタは、出力データを保持するポートラッチと端子の状態を読む回路で構成されています。入力モードに設定しているポートのPiレジスタを読むと端子の入力レベルが読め、書くとポートラッチに書きます。

出力モードに設定しているポートのPiレジスタを読むとポートラッチを読み、書くとポートラッチに書きます。ポートラッチに書いた値は端子から出力されます。Piレジスタの各ビットは、ポート1本ずつに対応しています。

メモリ拡張モードまたはマイクロプロセッサモードでは、バス制御端子(A0~A19、D0~D15、CS0~CS3、RD、WRL/WR、WRH/BHE、ALE、RDY、HOLD、HLDA、BCLK)になっている端子のPiレジスタは変更できません。

### 20.3 PURjレジスタ(j=0~2)

図20.9にPURjレジスタを示します。

PURjレジスタの各ビットによって、4端子ごとにプルアップするかしないかを選択できます。プルアップするを選択したポートは、方向ビットを入力モードに設定したときにプルアップ抵抗が接続されます。

メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時は、P0~P3、P4\_0~P4\_3、P5のプルアップ制御レジスタは無効です。レジスタの内容は変更できますが、プルアップ抵抗は接続されません。

## 20.4 PCRレジスタ

図20.10にPCRレジスタを示します。

PCRレジスタのPCR0ビットを“1”にしてP1レジスタを読むと、PD1レジスタの設定にかかわらず、対応するポートラッチを読みます。

表20.1にシングルチップモード時の未使用端子の処理例、表20.2にメモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時の未使用端子の処理例、図20.11に未使用端子の処理例を示します。

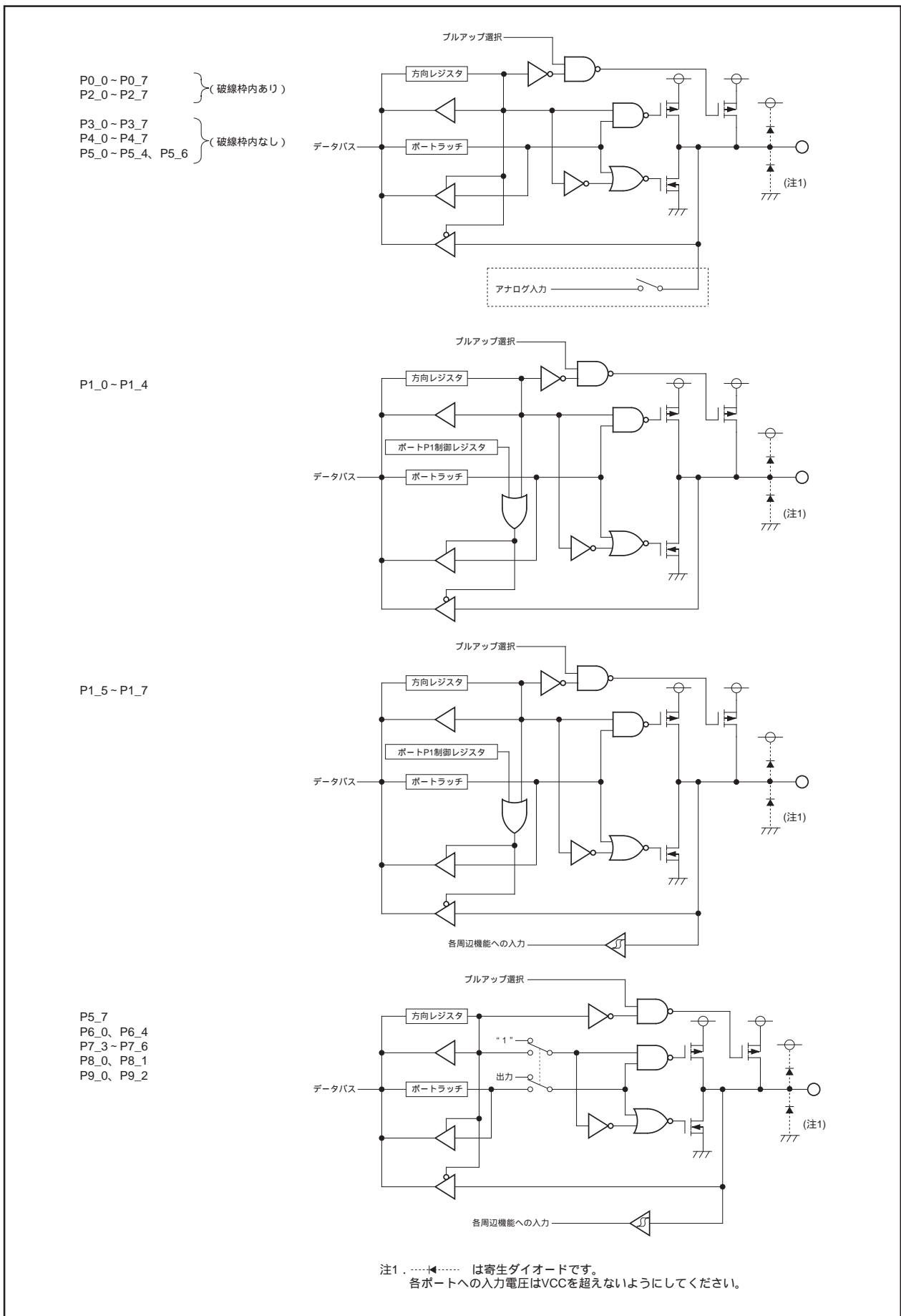


図20.1 入出力ポートの構成(1)



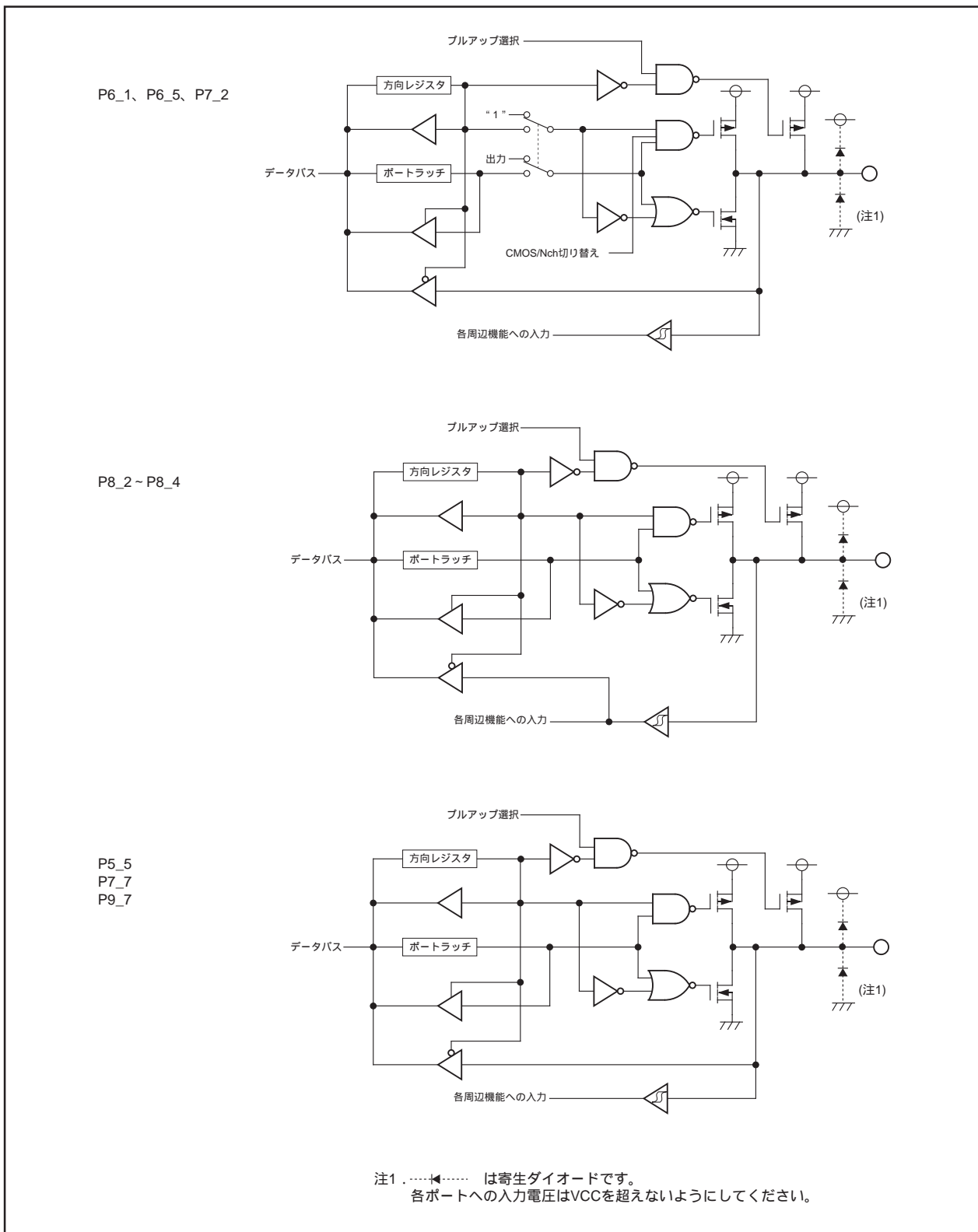


図20.2 入出力ポートの構成(2)

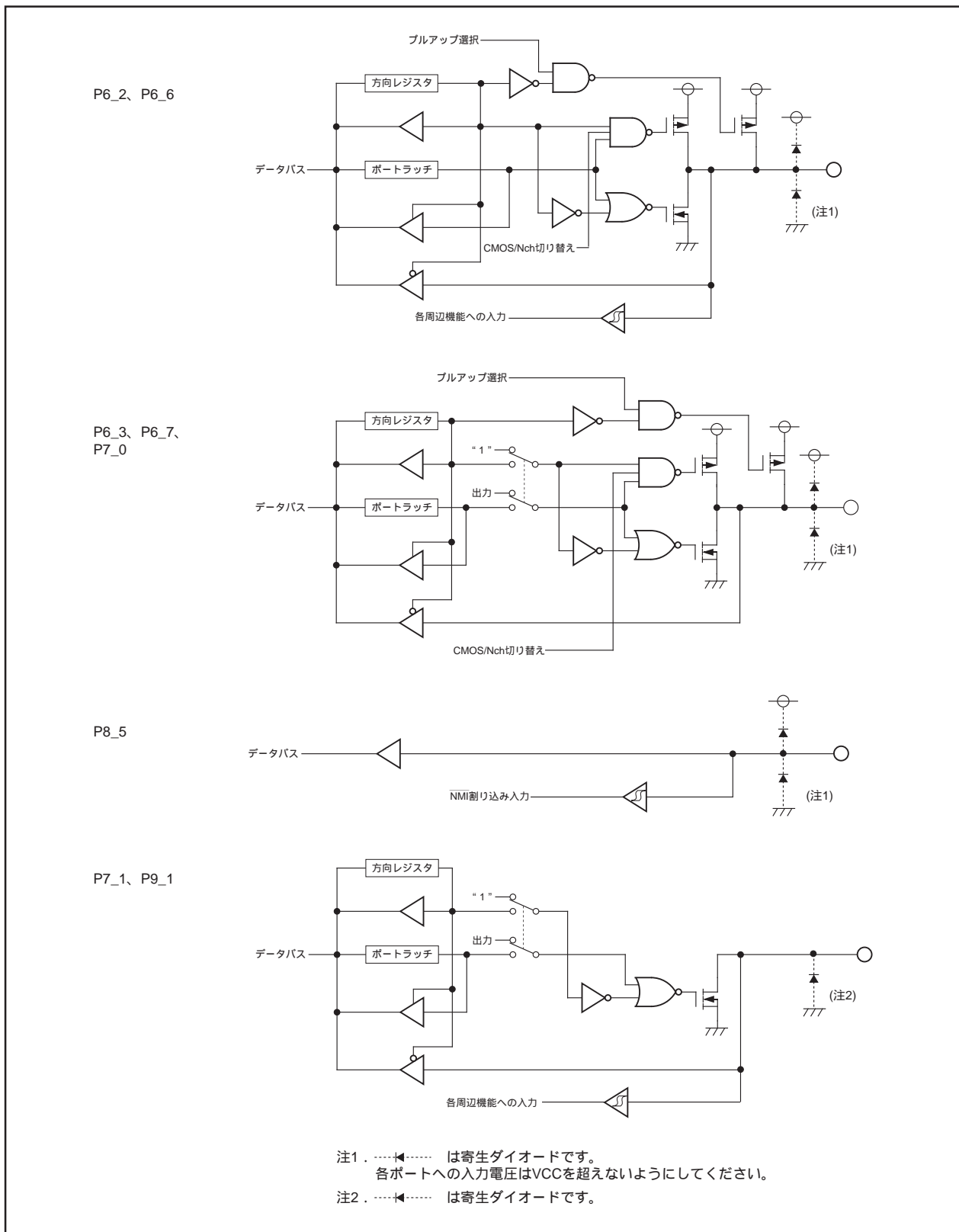


図20.3 入出力ポートの構成(3)

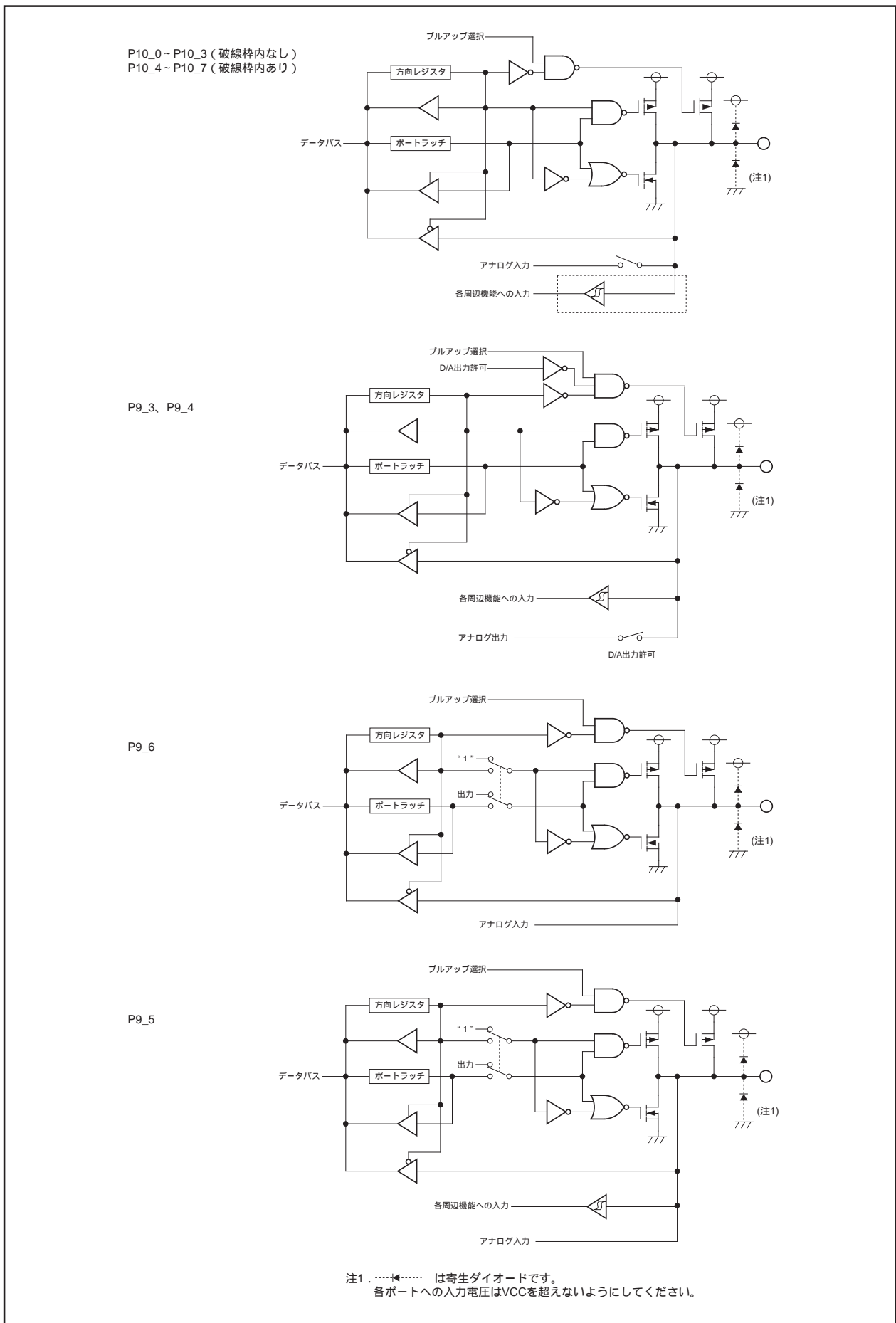
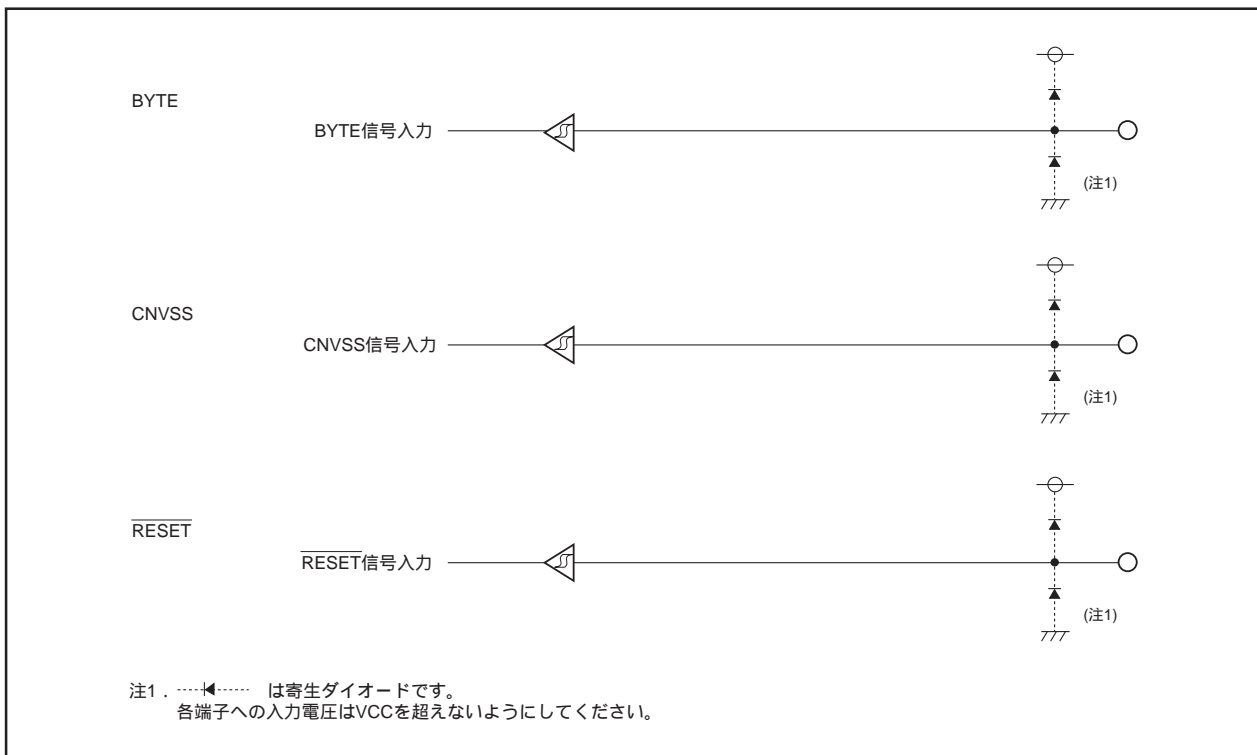
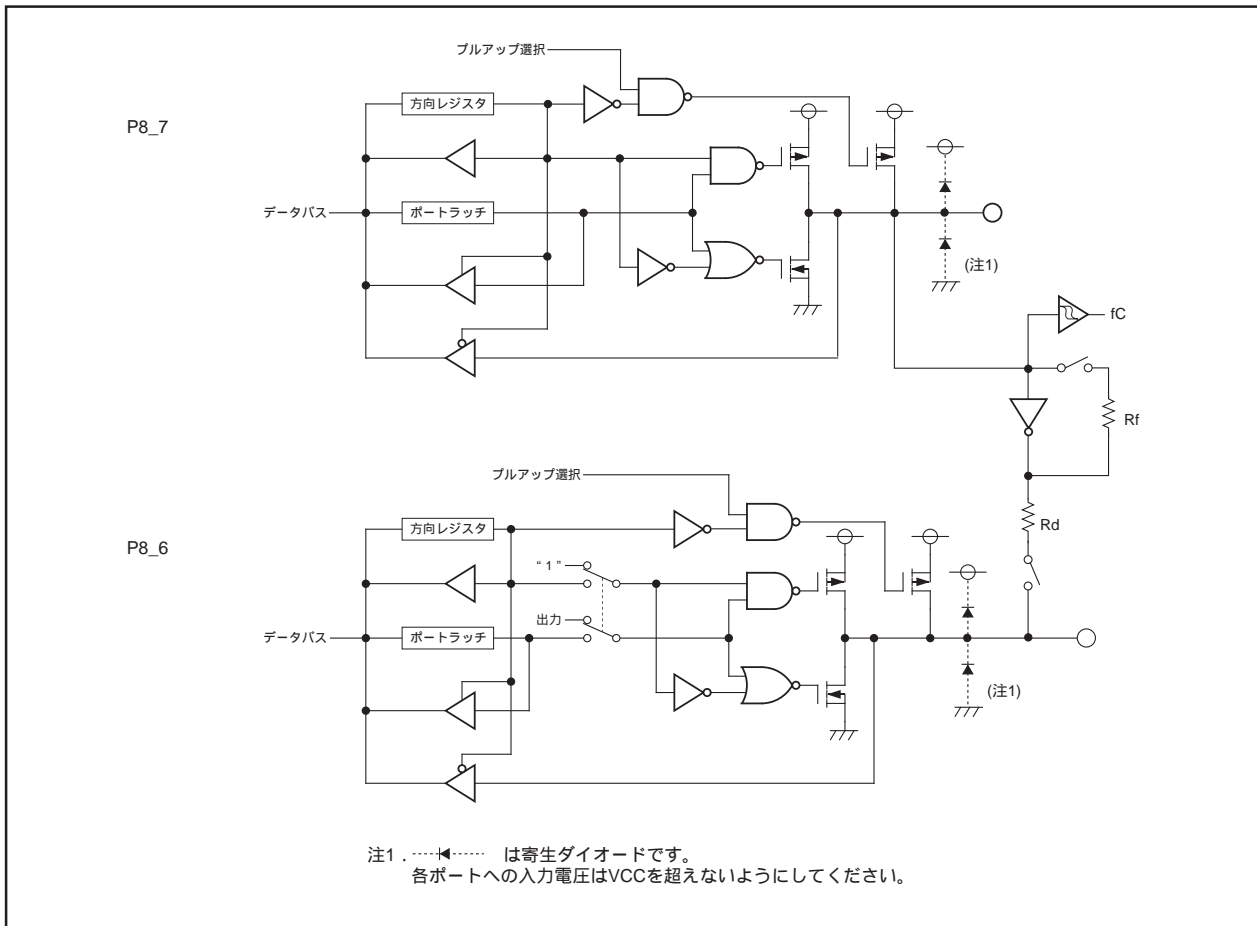


図20.4 入出力ポートの構成 (4)



## ポートPi方向レジスタ(i = 0 ~ 7、9、10) (注1、2)

シンボル	アドレス	リセット後の値
PD0 ~ PD3	03E2h、03E3h、03E6h、03E7h番地	00h
PD4 ~ PD7	03EAh、03EBh、03EEh、03EFh番地	00h
PD9、PD10	03F3h、03F6h番地	00h

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
PDi_0	ポートPi_0方向ビット	0: 入力モード(入力ポートとして機能)	RW
PDi_1	ポートPi_1方向ビット	1: 出力モード(出力ポートとして機能)	RW
PDi_2	ポートPi_2方向ビット		RW
PDi_3	ポートPi_3方向ビット		RW
PDi_4	ポートPi_4方向ビット		RW
PDi_5	ポートPi_5方向ビット		RW
PDi_6	ポートPi_6方向ビット		RW
PDi_7	ポートPi_7方向ビット		RW

注1. PD7レジスタおよびPD9レジスタは、PRCRレジスタのPRC2ビットを"1" (書き込み許可) にした次の命令で書いてください。

注2. メモリ拡張モードまたはマイクロプロセッサモードでは、バス制御端子(A0 ~ A19、D0 ~ D15、 $\overline{CS0}$  ~  $\overline{CS3}$ 、RD、WRL/WR、WRH/BHE、ALE、RDY、HOLD、HLDA、BCLK) になっている端子のPDiレジスタは変更できません。

## ポートP8方向レジスタ

シンボル	アドレス	リセット後の値
PD8	03F2h番地	00X00000b

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
PD8_0	ポートP8_0方向ビット	0: 入力モード(入力ポートとして機能)	RW
PD8_1	ポートP8_1方向ビット	1: 出力モード(出力ポートとして機能)	RW
PD8_2	ポートP8_2方向ビット		RW
PD8_3	ポートP8_3方向ビット		RW
PD8_4	ポートP8_4方向ビット		RW
- (b5)	何も配置されていない。書く場合、"0"を書いてください。読んだ場合、その値は不定。		-
PD8_6	ポートP8_6方向ビット	0: 入力モード(入力ポートとして機能)	RW
PD8_7	ポートP8_7方向ビット	1: 出力モード(出力ポートとして機能)	RW

図20.7 PD0 ~ PD10レジスタ

## ポートPiレジスタ(i=0~7、9、10〔注1〕)

シンボル	アドレス	リセット後の値
P0~P3	03E0h、03E1h、03E4h、03E5h番地	不定
P4~P7	03E8h、03E9h、03ECh、03EDh番地	不定
P9、P10	03F1h、03F4h番地	不定

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
Pi_0	ポートPi_0ビット	入力モードに設定した入出力ポートに対応するビットを読むと、端子のレベルが読める。 出力モードに設定した入出力ポートに対応するビットに書くと、端子のレベルを制御できる。  0: "L"レベル 1: "H"レベル(注2)	RW
Pi_1	ポートPi_1ビット		RW
Pi_2	ポートPi_2ビット		RW
Pi_3	ポートPi_3ビット		RW
Pi_4	ポートPi_4ビット		RW
Pi_5	ポートPi_5ビット		RW
Pi_6	ポートPi_6ビット		RW
Pi_7	ポートPi_7ビット		RW

注1. メモリ拡張モードまたはマイクロプロセッサモードでは、バス制御端子(A0~A19、D0~D15、CS0~CS3、RD、WRL/WR、WRH/BHE、ALE、RDY、HOLD、HLDA、BCLK)になっている端子のPiレジスタは変更できません。

注2. P7\_1、P9\_1はNチャンネルオープンドレインポートのため、ハイインピーダンスになります。

## ポートP8レジスタ

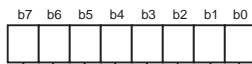
シンボル	アドレス	リセット後の値
P8	03F0h番地	不定

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
P8_0	ポートP8_0ビット	入力モードに設定した入出力ポートに対応するビットを読むと、端子のレベルが読める。 出力モードに設定した入出力ポートに対応するビットに書くと、端子のレベルを制御できる(P8_5は除く)。  0: "L"レベル 1: "H"レベル	RW
P8_1	ポートP8_1ビット		RW
P8_2	ポートP8_2ビット		RW
P8_3	ポートP8_3ビット		RW
P8_4	ポートP8_4ビット		RW
P8_5	ポートP8_5ビット		RO
P8_6	ポートP8_6ビット		RW
P8_7	ポートP8_7ビット		RW

図20.8 P0~P10レジスタ

## プルアップ制御レジスタα (注1)

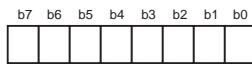
シンボル  
PUR0アドレス  
03FCh番地リセット後の値  
00h

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
PU00	P0_0~P0_3のプルアップ	0: プルアップなし	RW
PU01	P0_4~P0_7のプルアップ	1: プルアップあり(注2)	RW
PU02	P1_0~P1_3のプルアップ		RW
PU03	P1_4~P1_7のプルアップ		RW
PU04	P2_0~P2_3のプルアップ		RW
PU05	P2_4~P2_7のプルアップ		RW
PU06	P3_0~P3_3のプルアップ		RW
PU07	P3_4~P3_7のプルアップ		RW

注1. メモリ拡張モード時またはマイクロプロセッサモード時、レジスタの内容は変更できますが、プルアップされません。

注2. このビットが<sup>※</sup>1(プルアップあり)でかつ方向ビットが0(入力モード)の端子がプルアップされます。

## プルアップ制御レジスタ1

シンボル  
PUR1アドレス  
03FDh番地リセット後の値(注1)  
00000000b  
00000010b

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
PU10	P4_0~P4_3のプルアップ(注2)	0: プルアップなし	RW
PU11	P4_4~P4_7のプルアップ(注3)	1: プルアップあり(注5)	RW
PU12	P5_0~P5_3のプルアップ(注2)		RW
PU13	P5_4~P5_7のプルアップ(注2)		RW
PU14	P6_0~P6_3のプルアップ		RW
PU15	P6_4~P6_7のプルアップ		RW
PU16	P7_0、P7_2、P7_3のプルアップ(注4)		RW
PU17	P7_4~P7_7のプルアップ		RW

注1. ハードウェアリセットでは次のようになります。

- ・ CNVSS端子に“L”を入力している場合、“00000000b”
- ・ CNVSS端子に“H”を入力している場合、“00000010b”

ソフトウェアリセット、ウォッチドッグタイマリセット、および発振停止検出リセットでは次のようになります。

- ・ PM0レジスタのPM01~PM00ビットが<sup>※</sup>00b(シングルチップモード)の場合、“00000000b”
- ・ PM0レジスタのPM01~PM00ビットが<sup>※</sup>01b(メモリ拡張モード)または<sup>※</sup>11b(マイクロプロセッサモード)の場合、“00000010b”

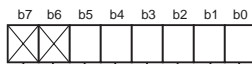
注2. メモリ拡張モード時またはマイクロプロセッサモード時、このビットの内容は変更できますが、プルアップされません。

注3. シングルチップモード時、プログラムでPM01~PM00ビットを<sup>※</sup>01b(メモリ拡張モード)または<sup>※</sup>11b(マイクロプロセッサモード)にすると、PU11ビットが<sup>※</sup>1になります。

注4. P7\_1端子にはプルアップはありません。

注5. このビットが<sup>※</sup>1(プルアップあり)でかつ方向ビットが0(入力モード)の端子がプルアップされます。

## プルアップ制御レジスタ2

シンボル  
PUR2アドレス  
03FEh番地リセット後の値  
00h

ビットシンボル	ビット名	機能	RW
PU20	P8_0~P8_3のプルアップ	0: プルアップなし	RW
PU21	P8_4、P8_6、P8_7のプルアップ(注1)	1: プルアップあり(注3)	RW
PU22	P9_0、P9_2、P9_3のプルアップ(注2)		RW
PU23	P9_4~P9_7のプルアップ		RW
PU24	P10_0~P10_3のプルアップ		RW
PU25	P10_4~P10_7のプルアップ		RW
(b7-b6)	何も配置されていない。書く場合、“0”を書いてください。読んだ場合、その値は“0”。		-

注1. P8\_5端子にはプルアップはありません。

注2. P9\_1端子にはプルアップはありません。

注3. このビットが<sup>※</sup>1(プルアップあり)でかつ方向ビットが0(入力モード)の端子がプルアップされます。

図20.9 PUR0~PUR2レジスタ

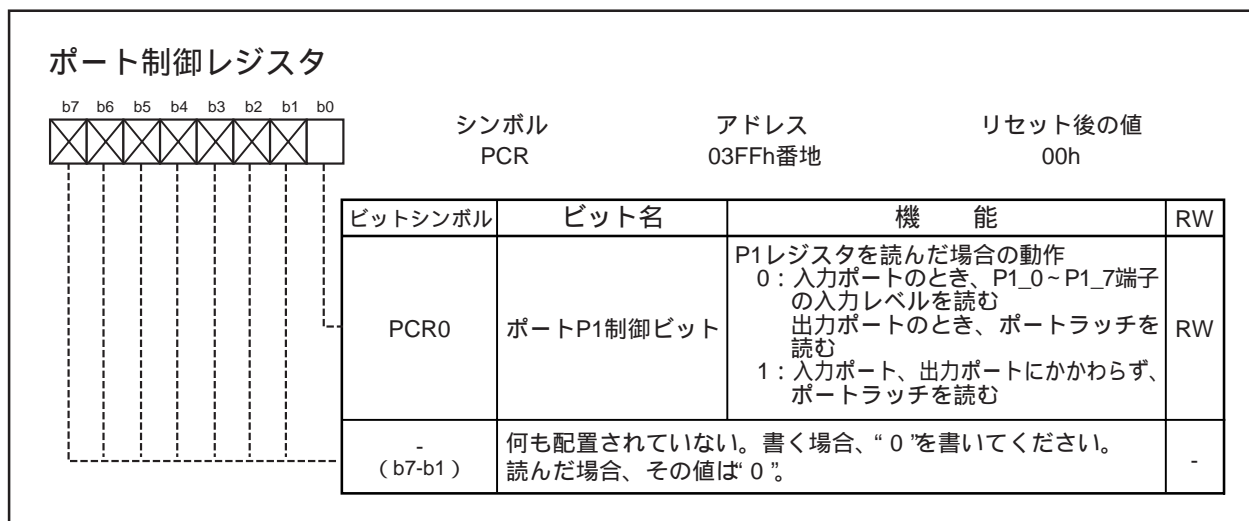


図20.10 PCRレジスタ



表20.1 シングルチップモード時の未使用端子の処理例

端子名	処理内容
ポートP0～P7、P8_0～P8_4、P8_6、P8_7、P9、P10	入力モードに設定し、端子ごとに抵抗を介してVSSに接続(プルダウン)するか、または出力モードに設定し、端子を開放(注1、2、3)
XOUT(注4)	開放
NM( $\overline{P8_5}$ )	抵抗を介してVCCに接続(プルアップ)
AVCC	VCCに接続
AVSS、VREF、BYTE	VSSに接続

注1. 出力モードに設定し、開放する場合、リセットからプログラムによってポートを出力モードに切り替えるまでは、ポートは入力モードになっています。そのため、端子の電圧レベルが不定となり、ポートが入力モードになっている期間、電源電流が増加する場合があります。

また、ノイズやノイズによって引き起こされる暴走などによって、方向レジスタの内容が変化する場合は考慮し、ソフトウェアで定期的に方向レジスタの内容を再設定した方がプログラムの信頼性が高くなります。

注2. 未使用端子の処理は、マイクロコンピュータの端子からできるだけ短い配線(2cm以内)で処理してください。

注3. ポートP7\_1、P9\_1を出力モードに設定する場合は、“L”を出力してください。ポートP7\_1、P9\_1はNチャンネルオープンドレイン出力です。

注4. XIN端子に外部クロックを入力している場合。

表20.2 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時の未使用端子の処理例

端子名	処理内容
ポートP6、P7、P8_0～P8_4、P8_6、P8_7、P9、P10	入力モードに設定し、端子ごとに抵抗を介してVSSに接続(プルダウン)するか、または出力モードに設定し、端子を開放(注1、2、3、4)
P4_5/ $\overline{CS1}$ ～P4_7/ $\overline{CS3}$	PD4レジスタの $\overline{CSi}$ ( $i=1\sim3$ )に対応する方向ビットを“0”(入力モード)、CSRレジスタの $\overline{CSi}$ ビットを“0”(チップセレクト禁止)にし、抵抗を介してVCCに接続(プルアップ)
$\overline{BHE}$ 、 $\overline{ALE}$ 、 $\overline{HLDA}$ 、XOUT(注5)、BCLK(注6)	開放
$\overline{HOLD}$ 、 $\overline{RDY}$ 、NM( $\overline{P8_5}$ )	抵抗を介してVCCに接続(プルアップ)
AVCC	VCCに接続
AVSS、VREF	VSSに接続

注1. 出力モードに設定し、開放する場合、リセットからプログラムによってポートを出力モードに切り替えるまでは、ポートは入力モードになっています。そのため、端子の電圧レベルが不定となり、ポートが入力モードになっている期間、電源電流が増加する場合があります。

また、ノイズやノイズによって引き起こされる暴走などによって、方向レジスタの内容が変化する場合は考慮し、ソフトウェアで定期的に方向レジスタの内容を再設定した方がプログラムの信頼性が高くなります。

注2. 未使用端子の処理は、マイクロコンピュータの端子からできるだけ短い配線(2cm以内)で処理してください。

注3. CNVSS端子にVSSレベルを印加している場合、リセットからプログラムによってプロセッサモードを切り替えるまでは、これらの端子は入力ポートになっています。そのため、端子の電圧レベルが不定となり、これらの端子が入力ポートになっている期間、電源電流が増加する場合があります。

注4. ポートP7\_1、P9\_1を出力モードに設定する場合は、“L”を出力してください。ポートP7\_1、P9\_1はNチャンネルオープンドレイン出力です。

注5. XIN端子に外部クロックを入力している場合。

注6. PM0レジスタのPM07ビットを“1”(BCLK出力しない)にした場合、抵抗を介してVCCに接続(プルアップ)してください。

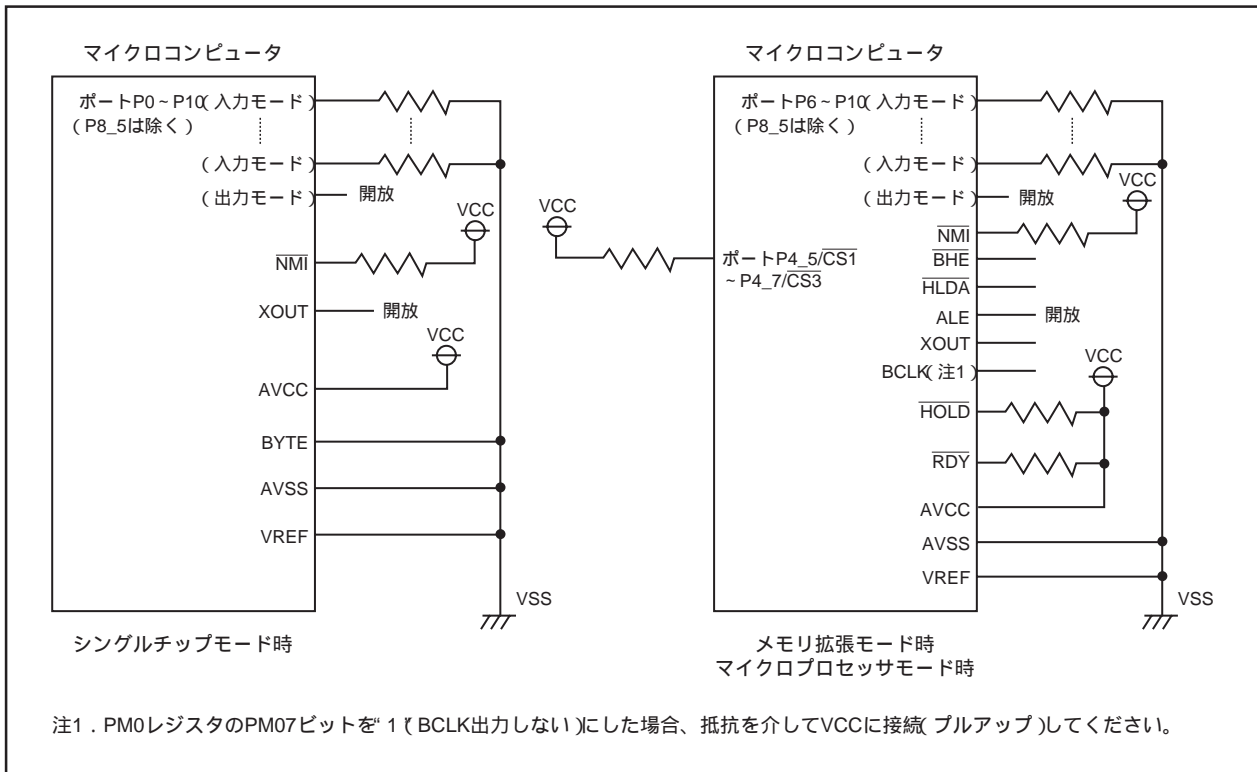


図20.11 未使用端子の処理例

## 21. フラッシュメモリ版

フラッシュメモリ版は、フラッシュメモリを内蔵していることを除いて、マスクROM版と同じ機能を持ちます。

フラッシュメモリ版では、CPU書き換えモード、標準シリアル入出力モード、パラレル入出力モード、およびCAN入出力モードの4つの書き換えモードでフラッシュメモリを操作できます。

表21.1にフラッシュメモリ版の性能概要、表21.2にフラッシュメモリ書き換えモードの概要を示します(表21.1に示す以外の項目は「表1.1 性能概要」を参照してください)。

表21.1 フラッシュメモリ版の性能概要

項目	性能
フラッシュメモリの書き換えモード	4モード(CPU書き換え、標準シリアル入出力、パラレル入出力、CAN入出力)
消去ブロック分割	「図21.1 フラッシュメモリのブロック図」を参照してください。
	ユーザROM領域
	ブートROM領域
プログラム方式	ワード単位、バイト単位(注2)
イレーズ方式	一括消去、ブロック消去
プログラム、イレーズ制御方式	ソフトウェアコマンドによるプログラム、イレーズ制御
プロテクト方式	ロックビットによるブロック単位のプロテクト
コマンド数	8コマンド
プログラム、イレーズ回数(注3)	100回
ROMコードプロテクト	パラレル入出力モード、標準シリアル入出力モード、CAN入出力モード対応

注1. ブートROM領域には出荷時に標準シリアル入出力モードおよびCAN入出力モードの書き換え制御プログラムが格納されています。この領域は、パラレル入出力モードでのみ書き換えられます。

注2. パラレル入出力モードのみバイト単位でプログラムできます。

注3. プログラム、イレーズ回数の定義

プログラム、イレーズ回数はブロックごとのイレーズ回数です。

例えば4KバイトのブロックAについて、1ワードの書き込みを2,048回に分けて書き込みを行った後、そのブロックをイレーズすると、プログラム、イレーズ回数1回と数えます。

プログラム、イレーズ回数が100回の場合、ブロックごとに100回ずつイレーズできます。

表21.2 フラッシュメモリ書き換えモードの概要

フラッシュメモリ書き換えモード	CPU書き換えモード(注1)	標準シリアル入出力モード	パラレル入出力モード	CAN入出力モード
機能概要	CPUがソフトウェアコマンドを実行することにより、ユーザ領域を書き換える EW0モード: フラッシュメモリ以外の領域で書き換え可能(注2) EW1モード: フラッシュメモリ上で書き換え可能	専用シリアルライタを使用して、ユーザROM領域を書き換える ・標準シリアル入出力モード1: クロック同期形シリアルI/O ・標準シリアル入出力モード2: UART(注3)	専用パラレルライタを使用して、ブートROM領域、ユーザROM領域を書き換える	専用CANライタを使用して、ユーザROM領域を書き換える
書き換えできる領域	ユーザROM領域	ユーザROM領域	ユーザROM領域 ブートROM領域	ユーザROM領域
動作モード	シングルチップモード メモリ拡張モード(EW0モード) ブートモード(EW0モード)	ブートモード	パラレル入出力モード	ブートモード
ROMライタ	-	シリアルライタ	パラレルライタ	CANライタ

注1. FMR0レジスタのFMR01ビットが $1$ (CPU書き換えモード有効)の期間、PM13ビットが $1$ になります。FMR01ビットを $0$ (CPU書き換えモード無効)にすると、PM13ビットは元の値に戻ります。ただし、CPU書き換えモード中にPM13ビットを変更すると、変更した値がFMR01ビットを $0$ にした後、反映されます。

注2. CPU書き換えモードではPM1レジスタのPM10ビット、PM13ビットが $1$ になります。書き換え制御プログラムは内部RAM、またはPM13ビットが $1$ の場合に使用できる外部領域で実行してください。

注3. 標準シリアル入出力モード2では、メインクロックの入力発振周波数は5MHz、10MHzまたは16MHzにしてください。

## 21.1 メモリ配置

フラッシュメモリ版のROMは、ユーザROM領域とブートROM領域に分けられます。図21.1にフラッシュメモリのブロック図を示します。ユーザROM領域には、シングルチップモード、またはメモリ拡張モード時のマイコン動作プログラムを格納する領域とは別に、4KバイトのブロックAがあります。

ユーザROM領域はいくつかのブロックに分割されており、ブロックごとにプログラムやイレーズを禁止(ロック)できます。ユーザROM領域は、CPU書き換えモード、標準シリアル入出力モード、パラレル入出力モード、またはCAN入出力モードで書き換えられます。ブロックAは、PM1レジスタのPM10ビットを“1”(ブロックA有効、CS2領域は10000h~26FFFh)にすると使用できます。

ブートROM領域は、ユーザROM領域と重なったアドレスに配置されており、パラレル入出力モードでだけ書き換えられます。また、CNVSS端子とP5\_0端子に“H”を、P5\_5端子に“L”を入力してハードウェアリセットすると、リセット後、ブートROM領域のプログラムが実行されます。CNVSS端子に“L”を入力してハードウェアリセットすると、リセット後、ユーザROM領域のプログラムが実行され、ブートROM領域は読めません。

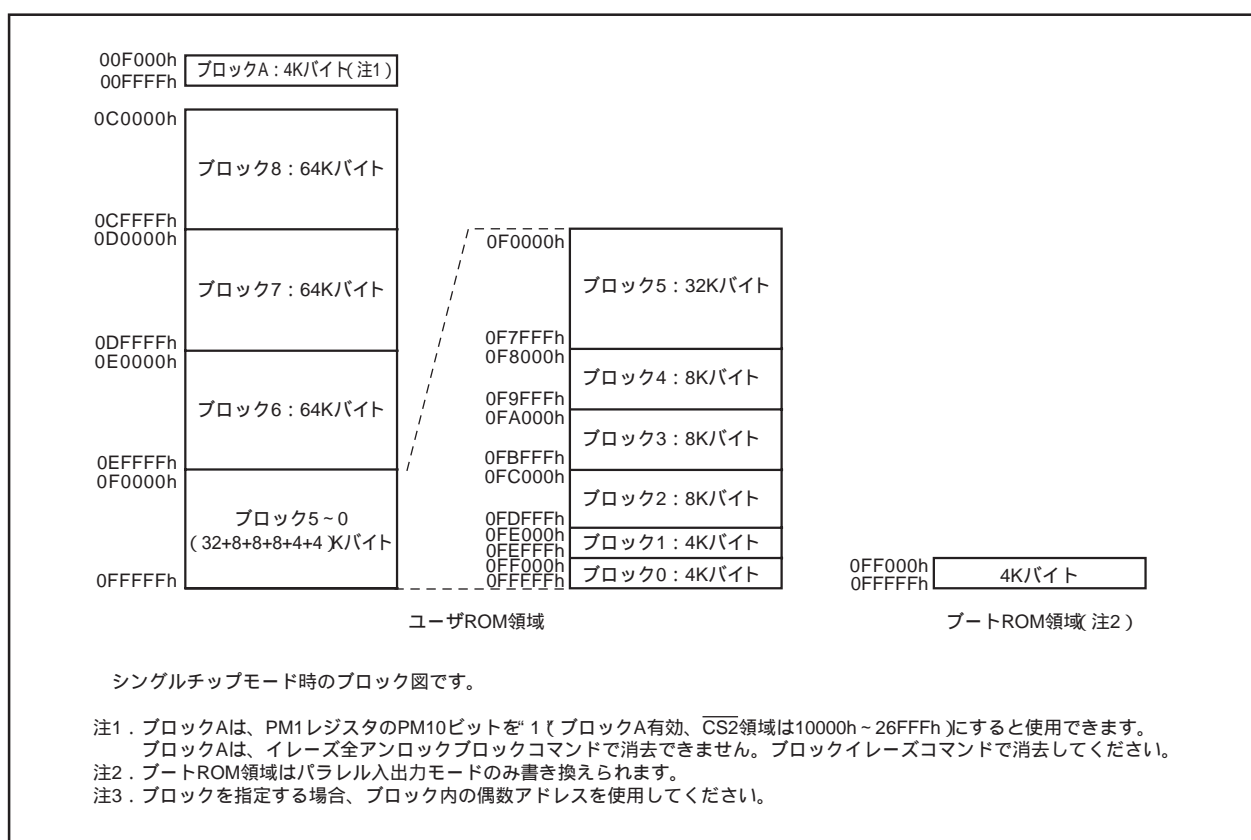


図21.1 フラッシュメモリのブロック図

### 21.1.1 ブートモード

P5\_5端子に“L”、CNVSS端子に“H”、P5\_0端子に“H”を入力してハードウェアリセットすると、ブートモードになり、ブートROM領域のプログラムを実行します。

ブートモード時、ブートROM領域とユーザROM領域は、FMR0レジスタのFMR05ビットで切り替えられます。

ブートROM領域には、出荷時、標準シリアル入出力モードおよびCAN入出力モードの書き換え制御プログラムが格納されています。

また、ブートROM領域はパラレル入出力モードでのみ書き換えられます。EW0モードを使用した任意の書き換え制御プログラムをブートROM領域に書いておくと、システムに合わせた書き換えができます。

## 21.2 フラッシュメモリ書き換え禁止機能

フラッシュメモリの読み出し、書き込みを禁止するため、パラレル入出力モードにはROMコードプロテクト機能、標準シリアル入出力モード、CAN入出力モードにはIDコードチェック機能があります。

### 21.2.1 ROMコードプロテクト機能

ROMコードプロテクトは、パラレル入出力モード使用時、フラッシュメモリの読み出しや書き換えを禁止する機能です。図21.2にROMCPレジスタを示します。ROMCPレジスタは、ユーザROM領域に存在します。

ROMCP1ビットを“11b (プロテクト無効)”以外にすると、ROMコードプロテクトが有効になります。その場合、ビット5～ビット0は“111111b”にしてください。

ROMコードプロテクトを解除する場合、標準シリアル入出力モード、CPU書き換えモード、またはCAN入出力モードでROMCPレジスタを含むブロックを消去してください。

### 21.2.2 IDコードチェック機能

標準シリアル入出力モード、CAN入出力モードで使用します。シリアルライター、CANライターから送られてくるIDコードとフラッシュメモリに書かれているIDコードの一致を判定します。IDコードが一致しない場合、シリアルライター、CANライターから送られてくるコマンドは受け付けられません。ただし、リセットベクタの4バイトが“FFFFFFFFh”の場合、IDコードの判定は行われず、すべてのコマンドが受け付けられます。

フラッシュメモリのIDコードは、1バイト目からそれぞれ0FFFDh、0FFFE3h、0FFFEBh、0FFFEFh、0FFFF3h、0FFFF7h、0FFFFBh番地に割り当てられた7バイトのデータです。これらの番地にIDコードを設定したプログラムをフラッシュメモリに書いてください。

図21.3にIDコードの格納番地を示します。

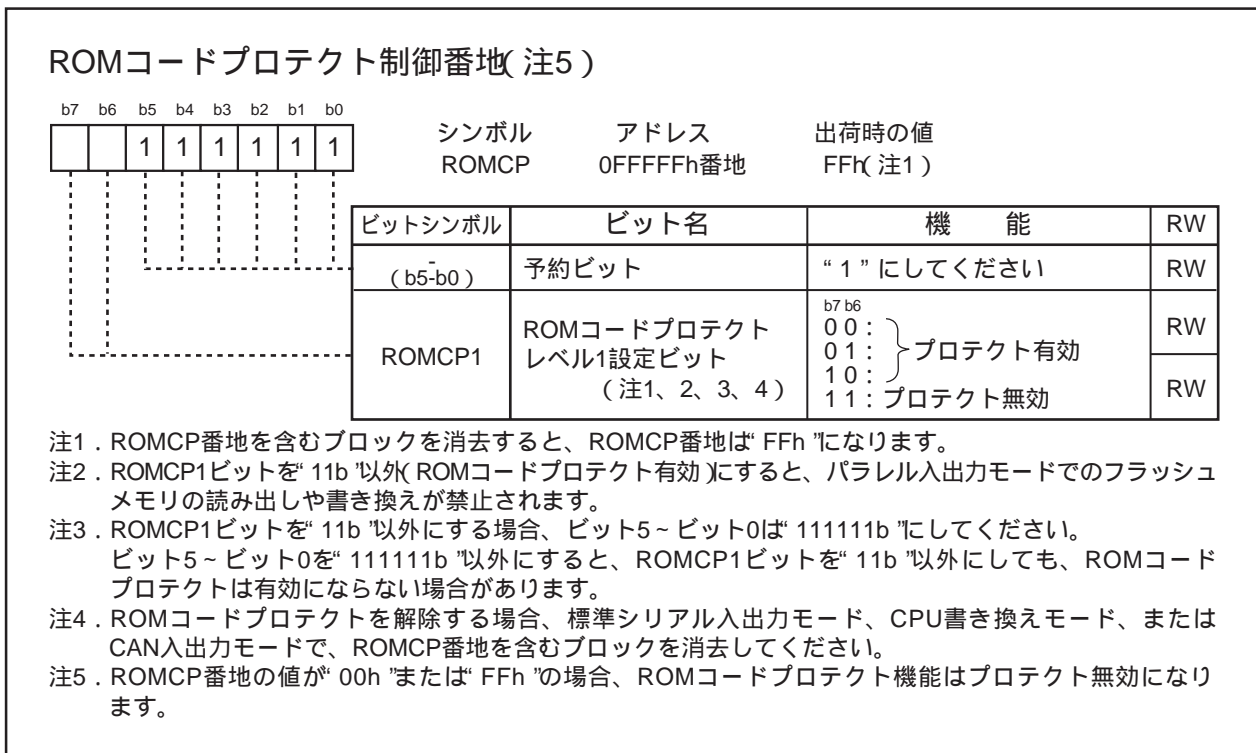


図21.2 ROMCPレジスタ



図21.3 IDコードの格納番地

### 21.3 CPU書き換えモード

CPU書き換えモードでは、CPUがソフトウェアコマンドを実行することによって、ユーザROM領域を書き換えることができます。したがって、ROMライターなどを使用せずにマイクロコンピュータを基板に実装した状態で、ユーザROM領域を書き換えることができます。

CPU書き換えモードでは、図21.1に示すユーザROM領域のみの書き換えが可能で、ブートROM領域の書き換えはできません。プログラム、ブロックイレーズのコマンドは、ユーザROM領域の各ブロック領域のみに対して実行してください。

CPU書き換えモードには、イレーズライト0(EW0)モードとイレーズライト1(EW1)モードがあります。表21.3にEW0モードとEW1モードの違いを示します。

表21.3 EW0モードとEW1モードの違い

項目	EW0モード	EW1モード
動作モード	<ul style="list-style-type: none"> <li>・シングルチップモード</li> <li>・メモリ拡張モード</li> <li>・ブートモード</li> </ul>	シングルチップモード
書き換え制御プログラムを配置できる領域	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ユーザROM領域</li> <li>・ブートROM領域</li> </ul>	ユーザROM領域
書き換え制御プログラムを実行できる領域	フラッシュメモリ以外(RAMなど)へ転送してから実行する必要あり(注2)	ユーザROM領域上で実行可能
書き換えられる領域	ユーザROM領域	ユーザROM領域 ただし、書き換え制御プログラムがあるブロックを除く
ソフトウェアコマンドの制限	なし	<ul style="list-style-type: none"> <li>・プログラム、ブロックイレーズコマンド 書き換え制御プログラムがあるブロックに対して実行禁止</li> <li>・イレーズ全アンロックブロックコマンド 書き換え制御プログラムがあるブロックのロックビットが<sup>※</sup>1(非ロック)、またはFMR0レジスタのFMR02ビットが<sup>※</sup>1(ロックビット無効)のとき実行禁止</li> <li>・リードステータスレジスタコマンド 実行禁止</li> </ul>
プログラム、イレーズ後のモード	リードステータスレジスタモード	リードアレイモード
自動書き込み、自動消去時のCPUの状態	動作	ホールド状態(入出力ポートはコマンド実行前の状態を保持)(注1)
フラッシュメモリのステータス検知	<ul style="list-style-type: none"> <li>・プログラムでFMR0レジスタのFMR00、FMR06、FMR07ビットを読む</li> <li>・リードステータスレジスタコマンドを実行し、ステータスレジスタのSR7、SR5、SR4ビットを読む</li> </ul>	プログラムでFMR0レジスタのFMR00、FMR06、FMR07ビットを読む

注1. 割り込み(NMIを除く)、DMA転送が起こらないようにしてください。

注2. CPU書き換えモードではPM11レジスタのPM10ビット、PM13ビットが<sup>※</sup>1になります。書き換え制御プログラムは内部RAM、またはPM13ビットが<sup>※</sup>1の場合に使用できる外部領域で実行してください。

### 21.3.1 EW0モード

FMR0レジスタのFMR01ビットを“1”(CPU書き換えモード有効)にするとCPU書き換えモードになり、コマンドの受け付けが可能になります。このとき、FMR1レジスタのFMR11ビットが“0”の場合、EW0モードになります。FMR01ビットを“1”にするときは“0”を書いた後、続けて“1”を書いてください。

プログラム、イレーズ動作の制御はソフトウェアコマンドで行います。プログラム、イレーズの終了時の状態などはFMR0レジスタまたはSRDレジスタで確認できます。

### 21.3.2 EW1モード

FMR01ビットを“1”にした後(“0”を書いた後、続けて“1”を書く)、FMR11ビットを“1”にする(“0”を書いた後、続けて“1”を書く)とEW1モードになります。

プログラム、イレーズの終了時の状態などは、FMR0レジスタで確認できます。EW1モードでは、SRDレジスタを読めません。

プログラム、イレーズのコマンドを実行すると、コマンドの実行が終了するまで、CPUは停止します。



## 21.3.3 FMR0、FMR1レジスタ

図21.4にFMR0、FMR1レジスタを示します。

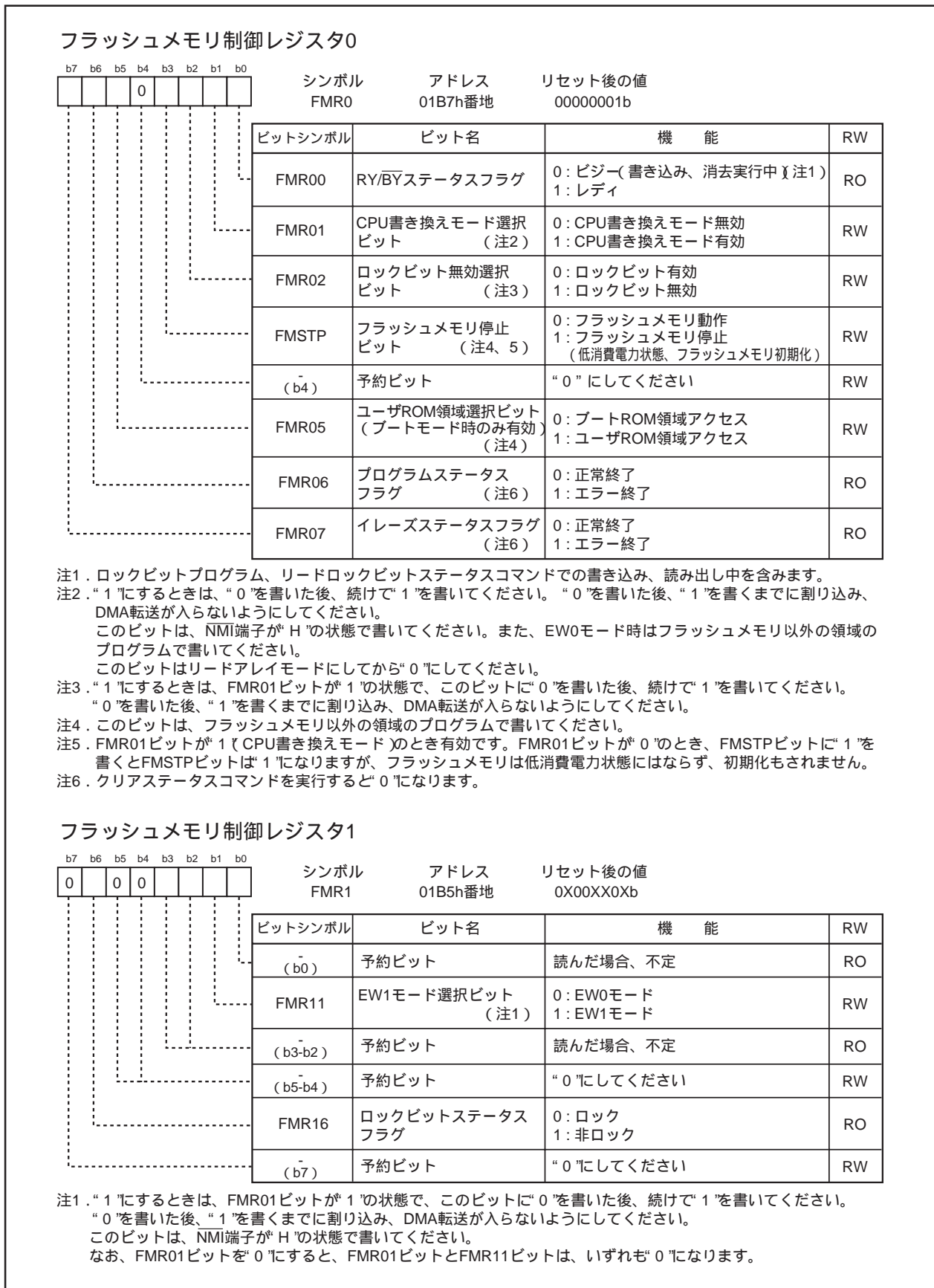


図21.4 FMR0、FMR1レジスタ

### 21.3.3.1 FMR00ビット

フラッシュメモリの動作状況を示すビットです。プログラム、ブロックイレーズ、イレーズ全アンロックブロック、ロックビットプログラム、リードロックビットステータスコマンド実行中は“0”、それ以外のときは“1”になります。

### 21.3.3.2 FMR01ビット

FMR01ビットを“1”(CPU書き換えモード)にすると、コマンドの受け付けが可能になります。なお、ブートモード時はFMR05ビットも“1”(ユーザROM領域アクセス)にしてください。

### 21.3.3.3 FMR02ビット

FMR02ビットを“1”(ロックビット無効)にすると、ロックビットを無効にできます(「21.3.6 データ保護機能」参照)。“0”にすると、ロックビットが有効になります。

FMR02ビットは、ロックビットの機能を無効にするだけであり、ロックビットデータは変化しません。ただし、FMR02ビットを“1”にした状態でイレーズを実行した場合は、“0”(ロック状態)であったロックビットデータは、消去終了後“1”(非ロック状態)になります。

### 21.3.3.4 FMSTPビット

フラッシュメモリの制御回路を初期化し、かつフラッシュメモリの消費電流を低減するためのビットです。FMSTPビットを“1”(フラッシュメモリ停止)にすると、内蔵フラッシュメモリにアクセスできなくなります。したがって、FMSTPビットはフラッシュメモリ以外の領域に配置したプログラムで書いてください。

次の場合、FMSTPビットを“1”にしてください。

- ・EW0モードで消去、書き込み中にフラッシュメモリのアクセスが異常になった(FMR00ビットが“1”(レディ)に戻らなくなった)場合
- ・低消費電力モードまたはオンチップオシレータ低消費電力モードにする場合

FMSTPビットは次の手順で書き換えてください。

- (1) FMSTPビットを“1”にする
- (2) フラッシュメモリ回路安定待ち時間( tps )待つ
- (3) FMSTPビットを“0”にする
- (4) フラッシュメモリ回路安定待ち時間( tps )待つ

図21.7に低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード前後の処理を示します。

このフローチャートに従って操作してください。なお、ストップモードまたはウェイトモードに移行する場合は、自動的に内蔵フラッシュメモリの電源が切れ、復帰時に接続するため、FMR0レジスタを設定する必要はありません。

### 21.3.3.5 FMR05ビット

ブートモード時、ブートROM領域とユーザROM領域を切り替えるビットです。ブートROM領域をアクセス(読み出し)するときは“0”に、ユーザROM領域をアクセス(読み出し、書き込み、消去)するときは“1”(ユーザROMアクセス)にしてください。

### 21.3.3.6 FMR06ビット

自動書き込みの状況を示す読み出し専用ビットです。プログラムエラーが発生すると“1”、それ以外のときは“0”になります。詳細は「21.3.8 フルステータスチェック」を参照してください。

#### 21.3.3.7 FMR07ビット

自動消去の状況を示す読み出し専用ビットです。イレーズエラーが発生すると“1”、それ以外のときは“0”になります。詳細は「21.3.8 フルステータスチェック」を参照してください。

#### 21.3.3.8 FMR11ビット

FMR11ビットが“0”(EW0モード)の場合、EW0モードになります。

FMR11ビットが“1”(EW1モード)の場合、EW1モードになります。

#### 21.3.3.9 FMR16ビット

リードロックビットステータス実行結果を示す読み出し専用ビットです。ブロックがロック状態の場合“0”、非ロック状態の場合“1”になります。

図21.5にEW0モードの設定と解除方法、図21.6にEW1モードの設定と解除方法を示します。

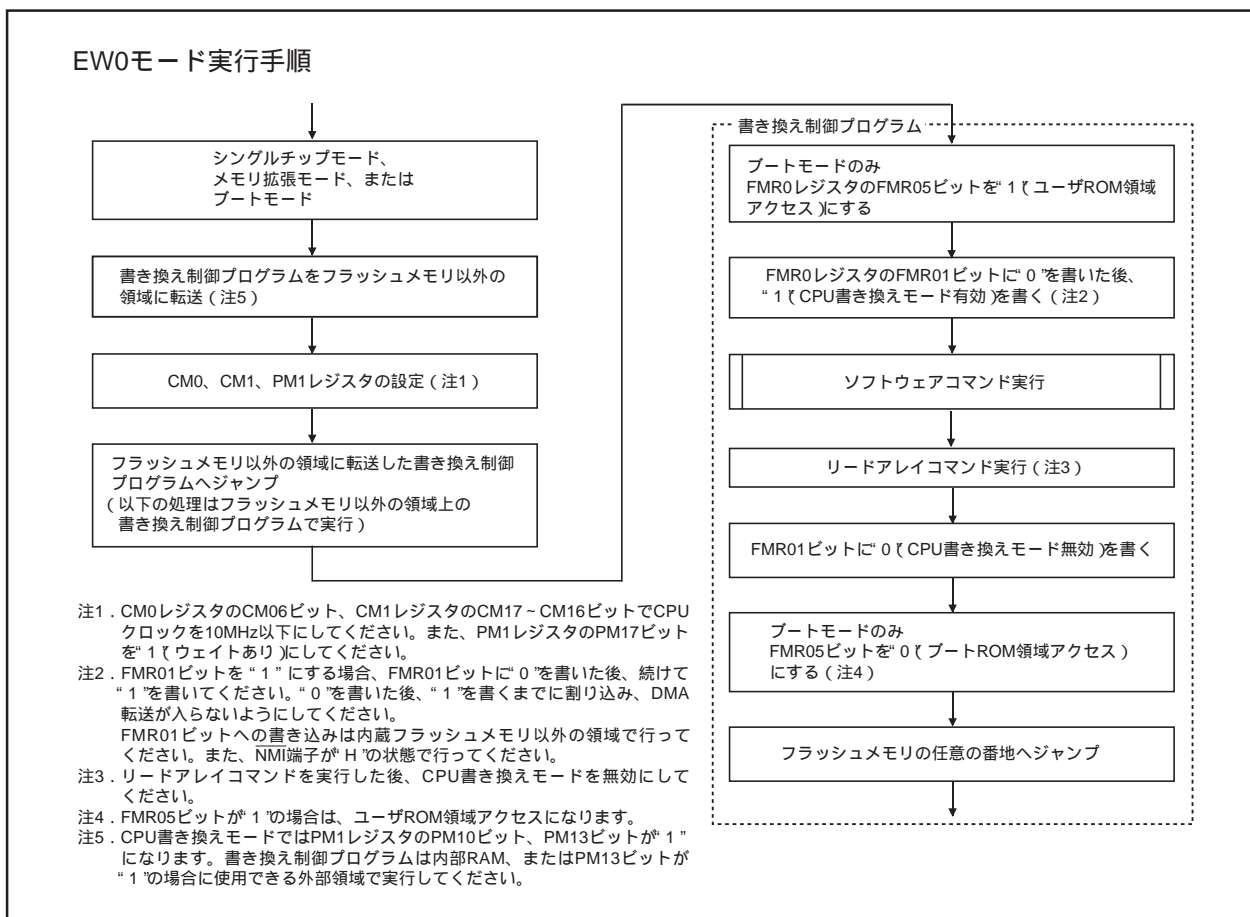


図21.5 EW0モードの設定と解除方法

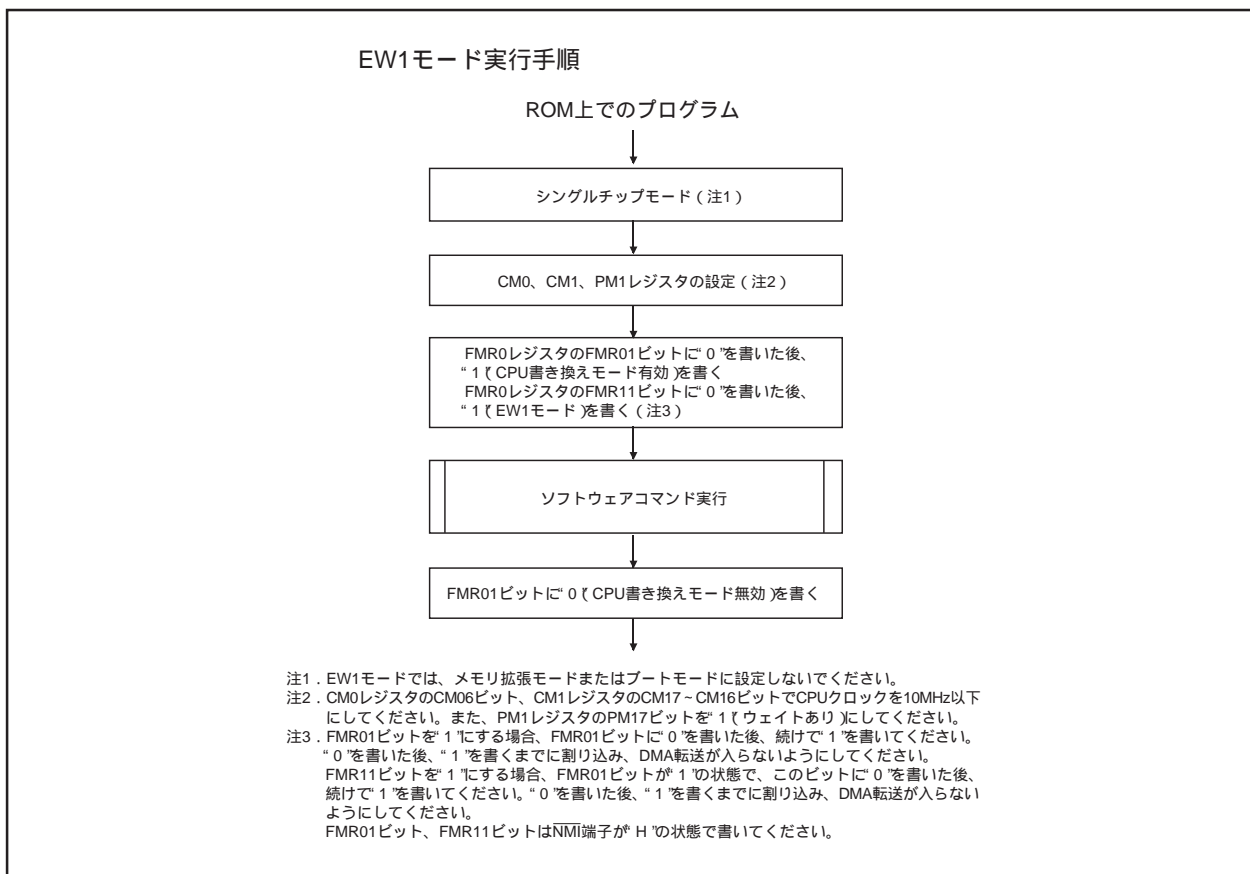


図21.6 EW1モードの設定と解除方法

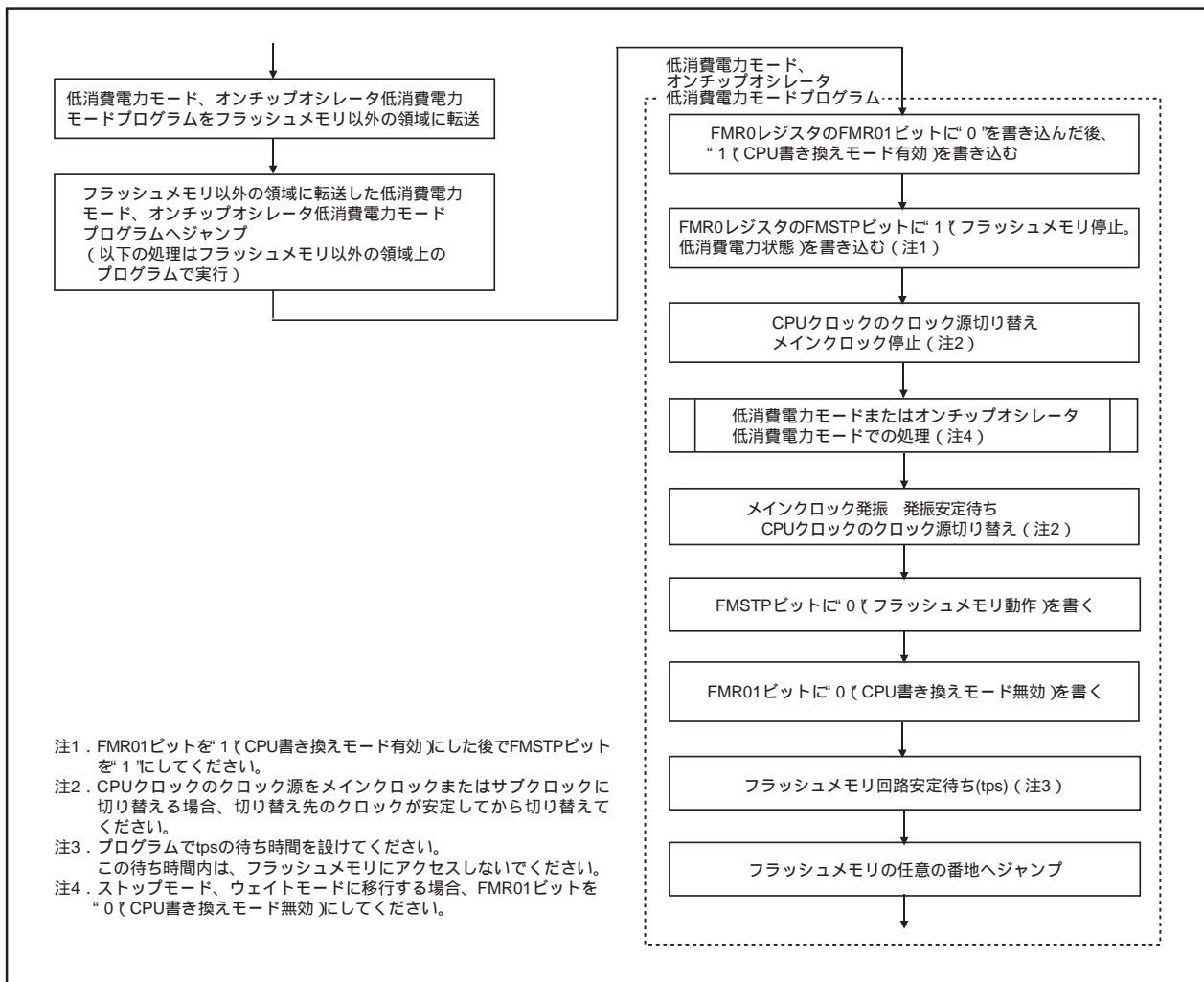


図21.7 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード前後の処理

### 21.3.4 CPU書き換えモードの注意事項

#### 21.3.4.1 動作速度

CPU書き換えモード(EW0、EW1モード)に入る前に、CM1レジスタのCM11ビットを“0”(メインクロック)、CM0レジスタのCM06ビット、CM1レジスタのCM17~CM16ビットで、CPUクロックを10MHz以下にしてください。また、PM1レジスタのPM17ビットは“1”(ウェイトあり)にしてください。

#### 21.3.4.2 使用禁止命令

EW0モードでは、次の命令はフラッシュメモリ内部のデータを参照するため使用できません。  
UND命令、INTO命令、JMPS命令、JSRS命令、BRK命令

#### 21.3.4.3 割り込み(EW0モード)

- ・可変ベクタテーブルにベクタを持つ割り込みは、ベクタをRAM領域に移すことで使用できます。
- ・ $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み、ウォッチドッグタイマ割り込みは、割り込み要求発生時に強制的にFMR0レジスタ、FMR1レジスタが初期化されるので使用できます。固定ベクタテーブルに各割り込みルーチンの飛び先番地を設定してください。 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み、ウォッチドッグタイマ割り込み要求発生時は、書き換え動作が終了します。割り込みルーチン終了後、書き換えプログラムを再実行してください。
- ・アドレス一致割り込みはフラッシュメモリ内部のデータを参照するため使用できません。

#### 21.3.4.4 割り込み(EW1モード)

- ・自動書き込み、自動消去の期間に、可変ベクタテーブルにベクタを持つ割り込みや、アドレス一致割り込みが受け付けられないようにしてください。
- ・ウォッチドッグタイマ割り込みは使用しないでください。
- ・ $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みは、割り込み要求発生時に強制的にFMR0レジスタ、FMR1レジスタが初期化されるので使用できます。固定ベクタテーブルに各割り込みルーチンの飛び先番地を設定してください。 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み要求発生時は、書き換え動作が終了します。割り込みルーチン終了後、書き換えプログラムを再実行してください。

#### 21.3.4.5 アクセス方法

FMR01ビット、FMR02ビット、FMR11ビットを“1”にする場合、対象となるビットに“0”を書いた後、続けて“1”を書いてください。なお、“0”を書いた後、“1”を書くまでに割り込み、DMA転送が入らないようにしてください。また、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“H”を入力した状態で行ってください。

#### 21.3.4.6 ユーザROM領域の書き換え(EW0モード)

書き換え制御プログラムが格納されているブロックを書き換えている最中に電源電圧が低下すると、書き換え制御プログラムが正常に書き換えられないため、その後フラッシュメモリの書き換えができなくなる可能性があります。この場合、標準シリアル入出力モード、パラレル入出力モード、またはCAN入出力モードを使用してください。

#### 21.3.4.7 ユーザROM領域の書き換え(EW1モード)

書き換え制御プログラムが格納されているブロックを書き換えしないでください。

#### 21.3.4.8 DMA転送

EW1モードでは、FMR0レジスタのFMR00ビットが“0”(自動書き込み、自動消去中)の場合、DMA転送が入らないようにしてください。

#### 21.3.4.9 コマンド、データの書き込み

コマンドコード、データは偶数番地に書いてください。

#### 21.3.4.10 ウェイトモード

ウェイトモードに移行する場合は、FMR01ビットを“ 0 ( CPU書き換えモード無効 ) にした後、WAIT命令を実行してください。

#### 21.3.4.11 ストップモード

ストップモードに移行する場合は、FMR01ビットを“ 0 ( CPU書き換えモード無効 ) にしてDMA転送を禁止した後で、CM10ビットを“ 1 ( ストップモード ) にする命令を実行してください。

#### 21.3.4.12 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード

CM05ビットが“ 1 ( メインクロック停止 ) のときは、次のコマンドを実行しないでください。

- ・プログラム
- ・ブロックイレーズ
- ・イレーズ全アンロックブロック
- ・ロックビットプログラム
- ・リードロックビットステータス

### 21.3.5 ソフトウェアコマンド

ソフトウェアコマンドについて次に説明します。コマンド、データの読み出し、書き込みは16ビット単位で、ユーザROM領域内の偶数番地に行ってください。コマンドコード書き込み時、上位8ビット(D15～D8)は無視されます。

表21.4にソフトウェアコマンド一覧を示します。

表21.4 ソフトウェアコマンド一覧表

ソフトウェアコマンド	第1バスサイクル			第2バスサイクル		
	モード	アドレス	データ (D15～D0)	モード	アドレス	データ (D15～D0)
リードアレイ	ライト	x	xxFFh	-	-	-
リードステータスレジスタ	ライト	x	xx70h	リード	x	SRD
クリアステータスレジスタ	ライト	x	xx50h	-	-	-
プログラム	ライト	WA	xx40h	ライト	WA	WD
ブロックイレーズ	ライト	x	xx20h	ライト	BA	xxD0h
イレーズ全アンロックブロック(注1)	ライト	x	xxA7h	ライト	x	xxD0h
ロックビットプログラム	ライト	BA	xx77h	ライト	BA	xxD0h
リードロックビットステータス	ライト	x	xx71h	ライト	BA	xxD0h

SRD : ステータスレジスタデータ(D7～D0)

WA : 書き込み番地(第1バスサイクルのアドレスは、第2バスサイクルのアドレスと同一偶数番地にしてください。)

WD : 書き込みデータ(16ビット)

BA : ブロックの最上位番地(ただし、偶数番地)

x : ユーザROM領域内の任意の偶数番地

xx : コマンドコード上位8ビット(無視されます)

注1. イレーズ全アンロックブロックコマンドで消去されるブロックは、ブロック0～8です。ブロックAは消去できません。ブロックAを消去する場合は、ブロックイレーズコマンドを使用してください。

#### 21.3.5.1 リードアレイ

フラッシュメモリを読むコマンドです。

第1バスサイクルで“xxFFh”を書くと、リードアレイモードになります。次のバスサイクル以降で読む番地を入力すると、指定した番地の内容が16ビット単位で読めます。

リードアレイモードは、他のコマンドが書かれるまで保持されるので、複数の番地の内容を続けて読めます。

#### 21.3.5.2 リードステータスレジスタ

ステータスレジスタを読むコマンドです。

第1バスサイクルで“xx70h”を書くと、第2バスサイクルでSRDレジスタが読めます(「21.3.7 SRDレジスタ」参照)。なお、読むときもユーザROM領域内の偶数番地を読んでください。

EW1モードでは、このコマンドを実行しないでください。

#### 21.3.5.3 クリアステータスレジスタ

ステータスレジスタをクリアするコマンドです。

第1バスサイクルで“xx50h”を書くと、FMR0レジスタのFMR07～FMR06ビットは“00b”、ステータスレジスタのSR5～SR4は“00b”になります。



## 21.3.5.4 プログラム

1ワード(2バイト)単位でフラッシュメモリにデータを書くコマンドです。

第1バスサイクルで“xx40h”を書き、第2バスサイクルで書き込み番地にデータを書くと自動書き込み(データのプログラムとベリファイ)を開始します。第1バスサイクルにおけるアドレス値は、第2バスサイクルで指定する書き込み番地と同一の偶数番地にしてください。

自動書き込み終了はFMR0レジスタのFMR00ビットで確認できます。FMR00ビットは、自動書き込み期間中は“0”(ビジー)、終了後は“1”(レディ)になります。

自動書き込み終了後、FMR0レジスタのFMR06ビットで自動書き込みの結果を知ることができます(「21.3.8 フルステータスチェック」参照)。

既にプログラムされた番地には追加書き込みはできません。

図21.8にプログラムフローチャートを示します。

なお、各ブロックはロックビットでプログラムを禁止できます(「21.3.6 データ保護機能」参照)。

EW1モードでは、書き換え制御プログラムが配置されているブロックに対して、このコマンドを実行しないでください。

EW0モードでは、自動書き込み開始とともにリードステータスレジスタモードになり、SRDレジスタが読めます。SRDレジスタのSR7ビットは自動書き込み開始とともに“0”になり、終了とともに“1”に戻ります。この場合のリードステータスレジスタモードは、次にリードアレイコマンドを書くまで継続されます。また、自動書き込み終了後、SRDレジスタを読み出すことにより、自動書き込みの結果を知ることができます。

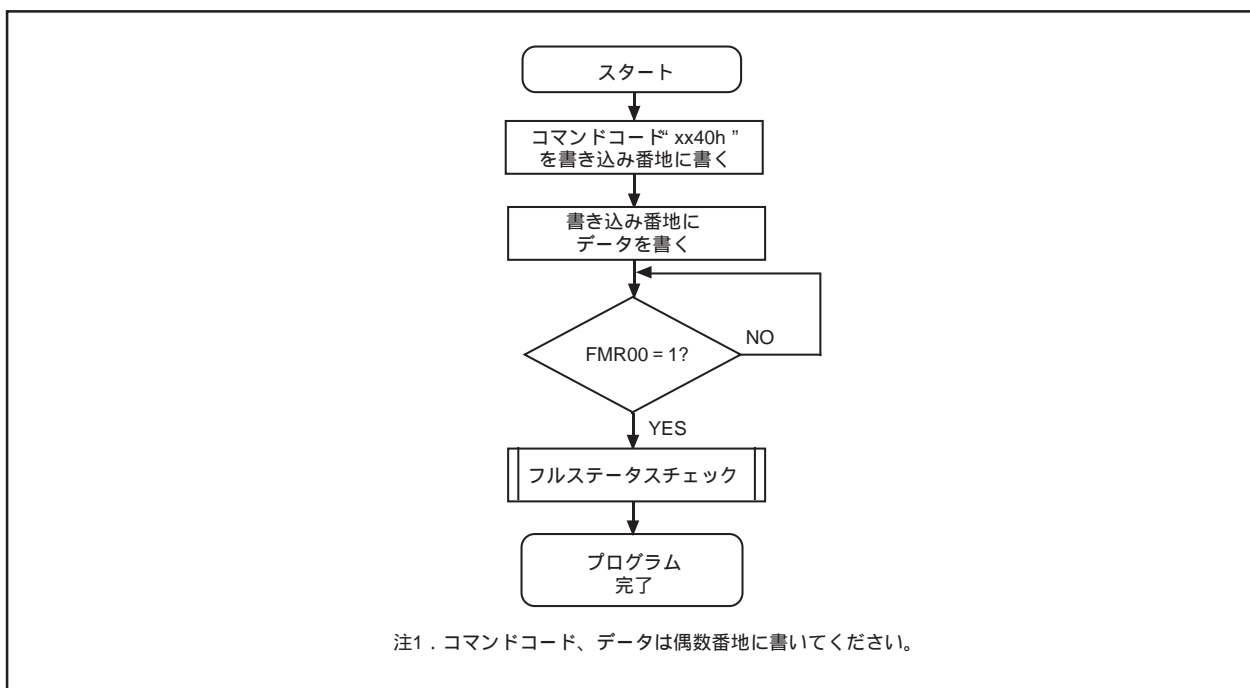


図21.8 プログラムフローチャート

## 21.3.5.5 ブロックイレーズ

第1バスサイクルで“ xx20h ”、第2バスサイクルで“ xxD0h ”をブロックの最上位番地 (ただし、偶数番地) に書くと指定されたブロックに対し、自動消去(イレーズとイレーズベリファイ)を開始します。

自動消去の終了は、FMR0レジスタのFMR00ビットで確認できます。

FMR00ビットは、自動消去期間中は“ 0 (ビジー) ”、終了後は“ 1 (レディ) ”になります。

自動消去終了後、FMR0レジスタのFMR07ビットで、自動消去の結果を知ることができます(「21.3.8 フルステータスチェック」参照)。

図21.9にブロックイレーズフローチャートを示します。

なお、各ブロックはロックビットでイレーズを禁止できます(「21.3.6 データ保護機能」参照)。

EW1モードでは、書き換え制御プログラムが配置されているブロックに対して、このコマンドを実行しないでください。

EW0モードでは、自動消去開始とともにリードステータスレジスタモードになり、SRDレジスタが読めます。SRDレジスタのSR7ビットは自動消去の開始とともに“ 0 ”になり、終了とともに“ 1 ”に戻ります。この場合のリードステータスレジスタモードは、次にリードアレイコマンドまたはリードロックビットステータスコマンドを書くまで継続されます。なお、イレーズエラーが発生した場合は、イレーズエラーが発生しなくなるまで、クリアステータスレジスタ コマンド ブロックイレーズコマンドを少なくとも3回実行してください。

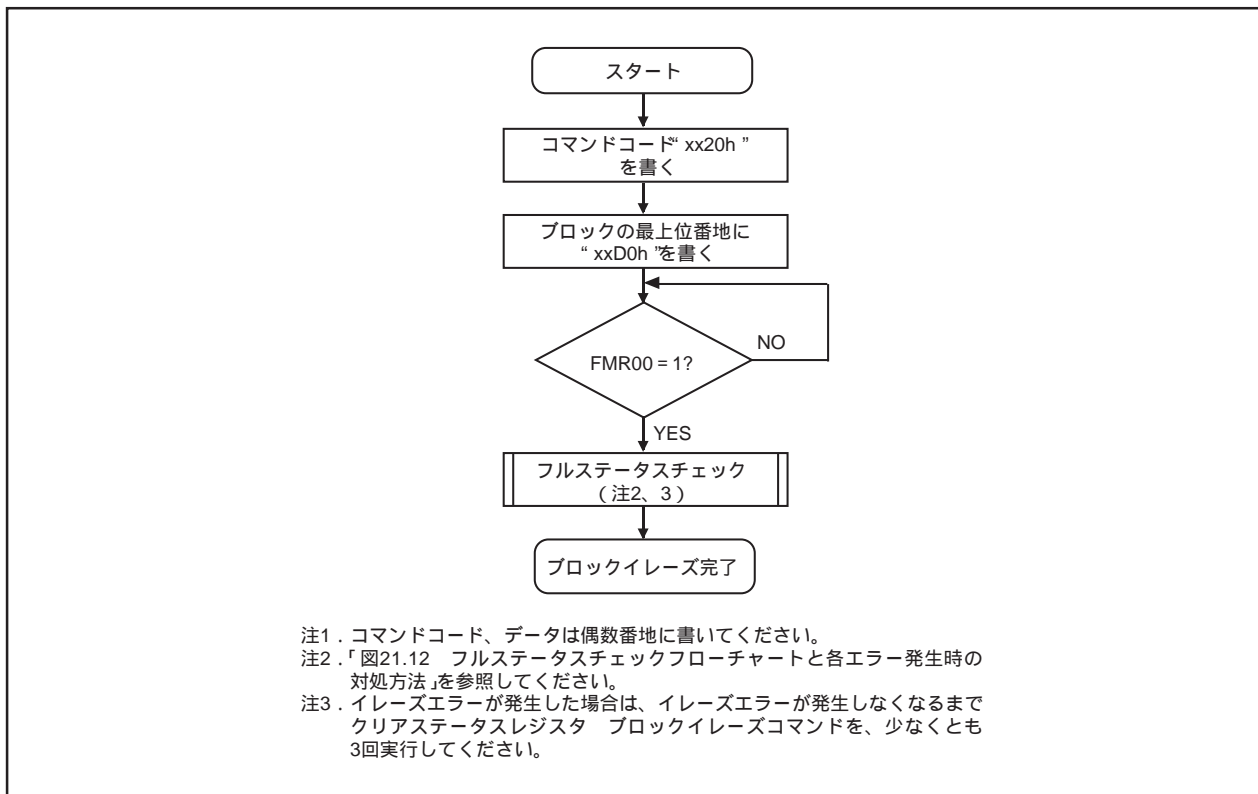


図21.9 ブロックイレーズフローチャート

## 21.3.5.6 イレーズ全アンロックブロック

第1バスサイクルで“xxA7h”、第2バスサイクルで“xxD0h”を書くと、ブロックAを除く全ブロックに対し、連続的にブロックイレーズを行います。

自動消去の終了は、FMR0レジスタのFMR00ビットで確認できます。自動消去の結果はFMR0レジスタのFMR07ビットで確認できます。

なお、各ブロックはロックビットでイレーズを禁止できます(「21.3.6 データ保護機能」参照)。EW1モードでは、書き換え制御プログラムが配置されているブロックのロックビットが1(非ロック)またはFMR0レジスタのFMR02ビットが1(ロックビット無効)のとき、このコマンドを実行しないでください。

EW0モードでは、自動消去開始とともにリードステータスレジスタモードになり、SRDレジスタが読めます。SRDレジスタのSR7ビットは自動消去の開始とともに“0”(ビジー)になり、終了とともに“1”(レディ)に戻ります。この場合のリードステータスレジスタモードは、次にリードアレイコマンドまたはリードロックビットステータスコマンドを書くまで継続されます。

また、イレーズ全アンロックブロックコマンドで消去されるブロックは、ブロック0~8です。ブロックAは消去できません。ブロックAを消去する場合は、ブロックイレーズコマンドを使用してください。

## 21.3.5.7 ロックビットプログラム

任意のブロックのロックビットを“0”(ロック状態)にするコマンドです。

第1バスサイクルで“xx77h”、第2バスサイクルで“xxD0h”をブロックの最上位番地(ただし、偶数番地)に書くと指定されたブロックのロックビットに“0”が書かれます。第1バスサイクルにおけるアドレス値は、第2バスサイクルで指定するブロックの最上位番地と同一にしてください。

図21.10にロックビットプログラムフローチャートを示します。ロックビットの状態(ロックビットデータ)は、リードロックビットステータスコマンドで読めます。

書き込みの終了は、FMR0レジスタのFMR00ビットで確認できます。

なお、ロックビットの機能、ロックビットを“1”(非ロック状態)にする方法については、「21.3.6 データ保護機能」を参照してください。

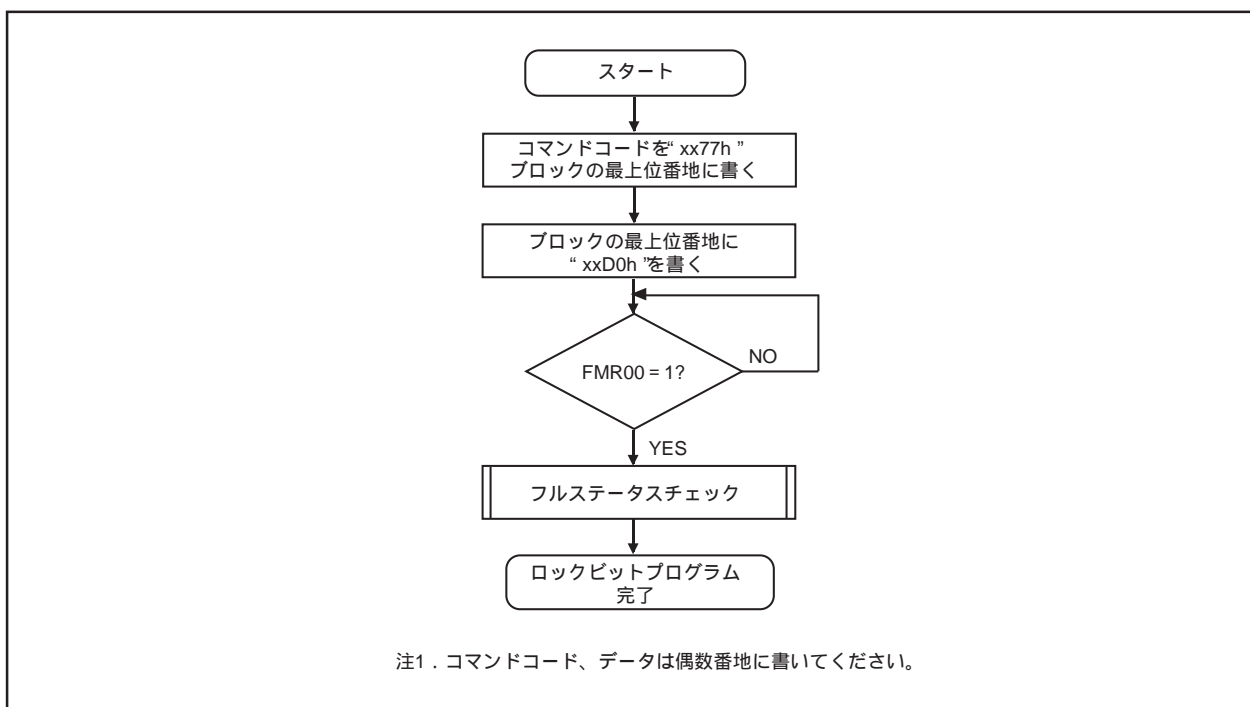


図21.10 ロックビットプログラムフローチャート

## 21.3.5.8 リードロックビットステータス

任意のブロックのロックビットの状態を読むコマンドです。

第1バスサイクルで“ xx71h ”、第2バスサイクルでブロックの最上位番地 (ただし、偶数番地 )に“ xxD0h ”を書くと、ブロックのロックビットの状態がFMR1レジスタのFMR16ビットに格納されます。FMR0レジスタのFMR00ビットが“ 1 (レディ )”になった後、FMR16ビットを読んでください。

図21.11にリードロックビットステータスフローチャートを示します。

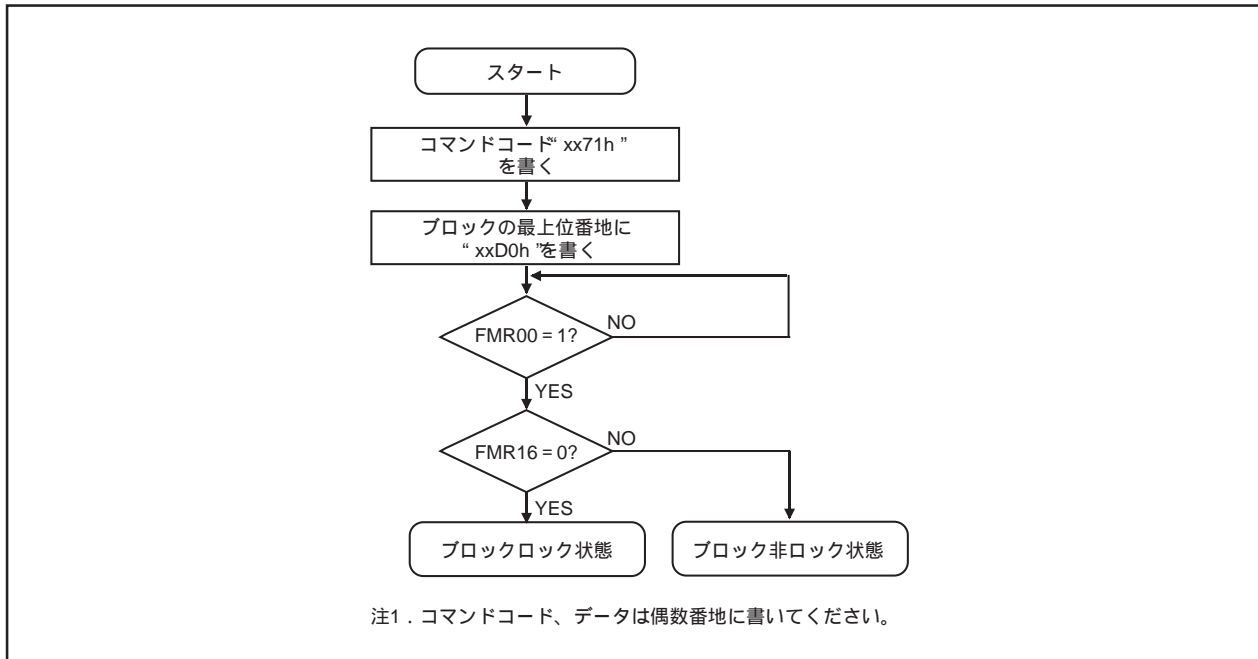


図21.11 リードロックビットステータスフローチャート

### 21.3.6 データ保護機能

フラッシュメモリの各ブロックは、不揮発性のロックビットを持っています。ロックビットは、FMR0レジスタのFMR02ビットが0(ロックビット有効)のとき有効です。ロックビットにより、ブロックごとにプログラム、イレーズを禁止(ロック)できます。したがって、誤ってデータを書いたり、消したりすることを防げます。ロックビットによるブロックの状態を次に示します。

- ・ロックビットデータが0のとき：ロック状態(そのブロックはプログラム、イレーズできない)
- ・ロックビットデータが1のとき：非ロック状態(そのブロックはプログラム、イレーズできる)

ロックビットデータは、ロックビットプログラムコマンドを実行すると、“0(ロック状態)に、ブロックを消去すると1(非ロック状態)になります。ロックビットデータをコマンドで“1”にできません。

また、ロックビットデータの状態は、リードロックビットステータスコマンドで読めます。

FMR02ビットを“1(ロックビット無効)にすると、ロックビットの機能が無効になり、全ブロックが非ロック状態になります(各ロックビットデータは変化しません)。FMR02ビットを“0”にすると、ロックビットの機能が有効になります(ロックビットデータは保持されています)。

FMR02ビットが1の状態、ブロックイレーズコマンドまたはイレーズ全アンロックブロックコマンドを実行すると、ロックビットにかかわらず、対象となるブロックまたは全ブロックが消去されます。消去終了後、各ブロックのロックビットは“1”になります。

各コマンドの詳細は「21.3.5 ソフトウェアコマンド」を参照してください。

### 21.3.7 ステータスレジスタ(SRDレジスタ)

SRDレジスタは、フラッシュメモリの動作状態やイレーズ、プログラムの正常、エラー終了などの状態を示すレジスタです。SRDレジスタの状態はFMR0レジスタのFMR00、FMR06、FMR07ビットで読めます。

表21.5にSRDレジスタを示します。

なお、EW0モードでは次のときSRDレジスタを読めます。

- ・リードステータスレジスタコマンドを書いた後、ユーザROM領域内の任意の偶数番地を読んだとき
- ・プログラムコマンド、ブロックイレーズコマンド、イレーズ全アンロックブロックコマンド、またはロックビットコマンド実行後、リードアレイコマンドを実行するまでの期間に、ユーザROM領域内の任意の偶数番地を読んだとき

#### 21.3.7.1 シーケンサステータス(SR7、FMR00ビット)

シーケンサステータスはフラッシュメモリの動作状況を示します。プログラム、ブロックイレーズ、イレーズ全アンロックブロック、ロックビットプログラム、リードロックビットステータスコマンド実行中は0(ビジー)、それ以外の場合は1(レディ)になります。

#### 21.3.7.2 イレーズステータス(SR5、FMR07ビット)

「21.3.8 フルステータスチェック」を参照してください。

#### 21.3.7.3 プログラムステータス(SR4、FMR06ビット)

「21.3.8 フルステータスチェック」を参照してください。

表21.5 SRDレジスタ

SRDレジスタのビット	FMR0レジスタのビット	ステータス名	内容		リセット後の値
			“0”	“1”	
SR0(D0)	-	予約ビット	-	-	-
SR1(D1)	-	予約ビット	-	-	-
SR2(D2)	-	予約ビット	-	-	-
SR3(D3)	-	予約ビット	-	-	-
SR4(D4)	FMR06	プログラムステータス	正常終了	エラー終了	0
SR5(D5)	FMR07	イレースステータス	正常終了	エラー終了	0
SR6(D6)	-	予約ビット	-	-	-
SR7(D7)	FMR00	シーケンサステータス	ビジー	レディ	1

D0～D7：リードステータスレジスタコマンドを実行したときに読み出されるデータバス

注1. FMR06ビット(SR4ビット)、FMR07ビット(SR5ビット)は、クリアステータスレジスタコマンドを実行すると“0”になります。

FMR06ビット(SR4ビット)またはFMR07ビット(SR5ビット)が“1”の場合、プログラム、ブロックイレース、イレース全アンロックブロック、およびロックビットプログラムコマンドは受け付けられません。

### 21.3.8 フルスステータスチェック

エラーが発生すると、FMR0レジスタのFMR06、FMR07ビットが<sup>※</sup>1(エラー終了)になり、各エラーの発生を示します。したがって、これらのステータスをチェック(フルステータスチェック)すると、実行結果を確認できます。

表21.6にエラーとFMR0レジスタの状態、図21.12にフルステータスチェックフローチャートと各エラー発生時の対処方法を示します。

表21.6 エラーとFMR0レジスタの状態

FMR0レジスタ (SRDレジスタ)の状態		エラー	エラー発生条件
FMR07ビット (SR5ビット)	FMR06ビット (SR4ビット)		
1	1	コマンドシーケンス エラー	<ul style="list-style-type: none"> <li>・コマンドを正しく書かなかったとき</li> <li>・ロックビットプログラム、ブロックイレーズ、またはイレーズ全アンロックブロックコマンドの第2バスサイクルのデータに書いてもよい値(“xxD0h”または“xxFFh”)以外のデータを書いたとき(注1)</li> </ul>
1	0	イレーズエラー	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ロックされたブロックにブロックイレーズコマンドを実行したとき(注2)</li> <li>・ロックされていないブロックにブロックイレーズまたはイレーズ全アンロックブロックコマンドを実行し、正しく自動消去されなかったとき</li> </ul>
0	1	プログラムエラー	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ロックされたブロックにプログラムコマンドを実行したとき(注2)</li> <li>・ロックされていないブロックにプログラムコマンドを実行し、正しく自動書き込みされなかったとき</li> <li>・ロックビットプログラムコマンドを実行し、正しく書き込まれなかったとき</li> </ul>

注1. これらのコマンドの第2バスサイクルで“xxFFh”を書くと、リードアレイモードになり、同時に、第1バスサイクルで書いたコマンドコードは無効になります。

注2. FMR0レジスタのFMR02ビットが<sup>※</sup>1(ロックビット無効)の場合は、これらの条件でもエラーは発生しません。

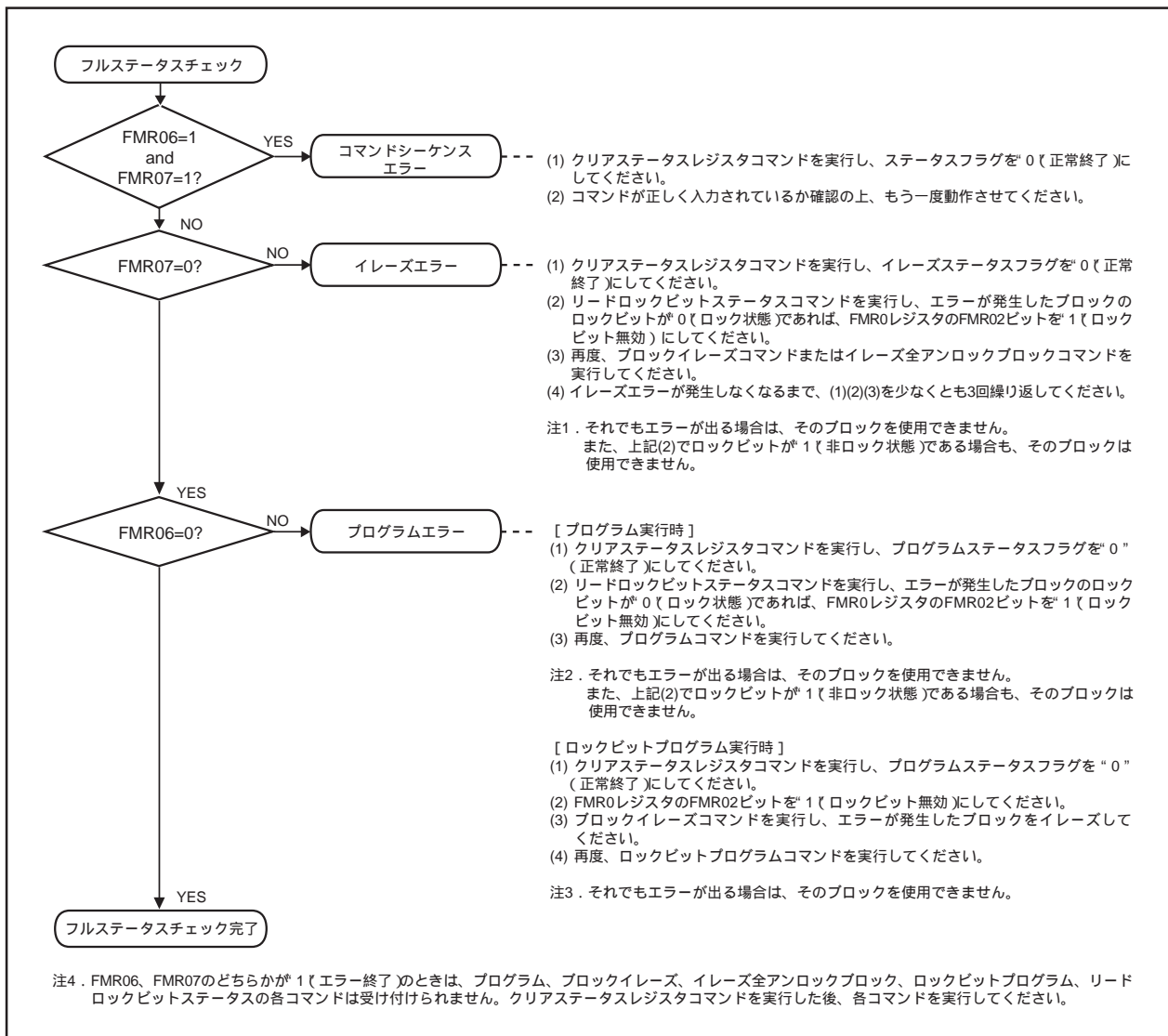


図21.12 フルステータスチェックフローチャートと各エラー発生時の対処方法



## 21.4 標準シリアル入出力モード

標準シリアル入出力モードでは、M16C/6Nグループ( M16C/6N4 )に対応したシリアルライターを使用して、マイクロコンピュータを基板に実装した状態で、ユーザROM領域を書き換えることができます。シリアルライターについては、各メーカーにお問い合わせください。また、シリアルライターの操作方法については、シリアルライターのユーザズマニュアルを参照してください。

表21.7に標準シリアル入出力モードの端子の機能説明、図21.13、図21.14に標準シリアル入出力モード時の端子結線図を示します。

### 21.4.1 IDコードチェック機能

シリアルライターから送られてくるIDコードと、フラッシュメモリに書かれているIDコードが一致するかどうかを判定します(「21.2 フラッシュメモリ書き換え禁止機能」参照)。

表21.7 標準シリアル入出力モードの端子の機能説明

端子名	名称	入出力	機能
VCC1、VCC2、VSS	電源入力		VCC1端子にはフラッシュ書き込み、消去電圧を入力してください。VCC2端子にはVCC2を入力してください。VCCの入力条件はVCC2 = VCC1です。VSS端子には0Vを入力してください。
CNVSS	CNVSS	入力	VCC1に接続してください。
RESET	リセット入力	入力	リセット入力端子です。RESET端子が $\bar{L}$ の間、XIN端子には20サイクル以上のクロックを入力してください。
XIN	クロック入力	入力	XIN端子とXOUT端子の間にはセラミック共振子、または水晶発振子を接続してください。外部で生成したクロックを入力するときは、XIN端子から入力しXOUT端子は開放してください。
XOUT	クロック出力	出力	
BYTE	BYTE入力	入力	VCC1またはVSSに接続してください。
AVCC、AVSS	アナログ電源入力		AVCC端子はVCC1に、AVSS端子はVSSに接続してください。
VREF	基準電圧入力	入力	A/Dコンバータ、D/Aコンバータの基準電圧入力端子です。
P0_0 ~ P0_7	入力ポートP0	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P1_0 ~ P1_7	入力ポートP1	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P2_0 ~ P2_7	入力ポートP2	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P3_0 ~ P3_7	入力ポートP3	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P4_0 ~ P4_7	入力ポートP4	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P5_0	CE入力	入力	“H”を入力してください。
P5_1 ~ P5_4、P5_6、P5_7	入力ポートP5	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P5_5	EPM入力	入力	“L”を入力してください。
P6_0 ~ P6_3	入力ポートP6	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P6_4/RTS1	BUSY出力	出力	・標準シリアル入出力モード1：BUSY信号の出力端子です。 ・標準シリアル入出力モード2：ブートプログラム動作チェック用モニタ信号出力端子です。
P6_5/CLK1	SCLK入力	入力	・標準シリアル入出力モード1：シリアルクロックの入力端子です。 ・標準シリアル入出力モード2：“L”を入力してください。
P6_6/RXD1	RXD入力	入力	シリアルデータの入力端子です。
P6_7/TXD1	TXD出力	出力	シリアルデータの出力端子です(注1)。
P7_0 ~ P7_7	入力ポートP7	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P8_0 ~ P8_3、P8_6、P8_7	入力ポートP8	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P8_4	P8_4入力	入力	“L”を入力してください(注2)。
P8_5/NMI	NMI入力	入力	VCC1に接続してください。
P9_0 ~ P9_4、P9_7	入力ポートP9	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。
P9_5/CRX0	CRX入力	入力	“H”を入力、“L”を入力、またはCANトランシーバに接続してください。
P9_6/CTX0	CTX出力	出力	“H”を入力、開放、またはCANトランシーバに接続してください。
P10_0 ~ P10_7	入力ポートP10	入力	“H”を入力、“L”を入力、または開放してください。

注1．標準シリアル入出力モードを使用する場合、RESET端子が $\bar{L}$ の間、TXD(P6\_7)端子に“H”を入力する必要があります。したがって、TXD(P6\_7)端子は内蔵プルアップが有効になります。

注2．標準シリアル入出力モードを使用する場合、P8\_4端子が“H”でRESET端子が $\bar{L}$ の間、P0\_0 ~ P0\_7、P1\_0 ~ P1\_7から不定値が出力されることがあります。このことが問題となる場合は、P8\_4端子に“L”を入力してください。

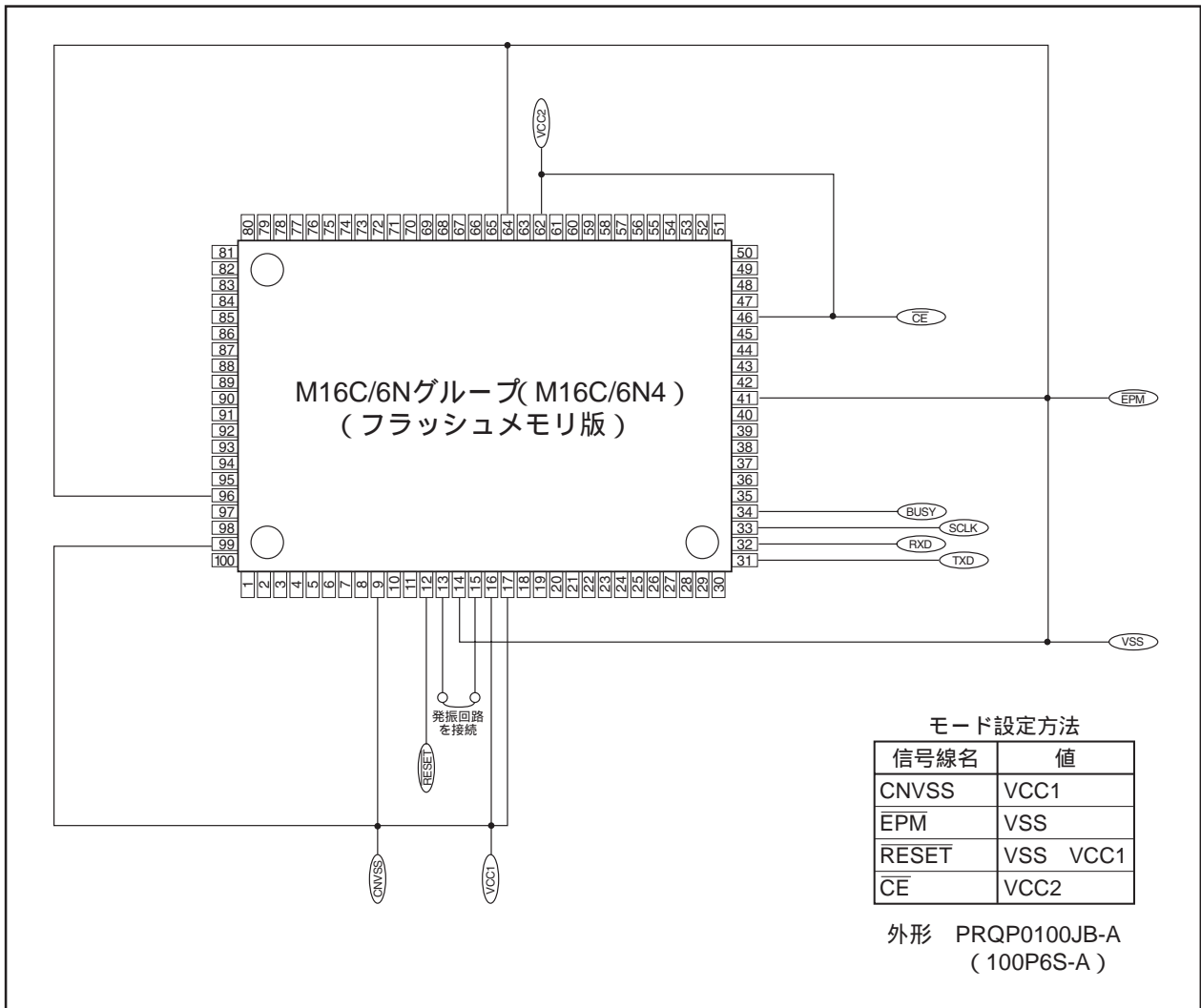


図21.13 標準シリアル入出力モード時の端子結線図( 1 )

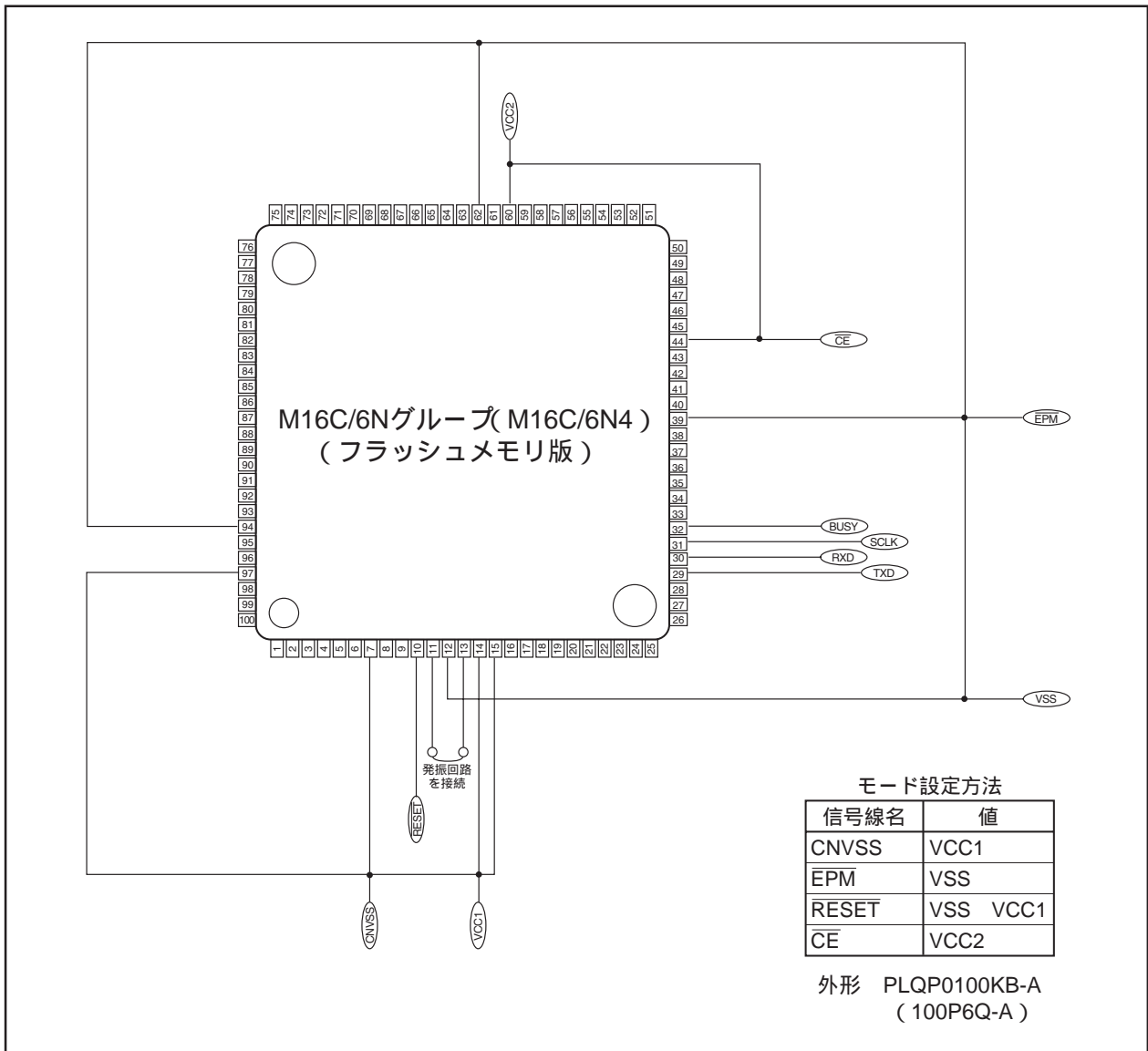


図21.14 標準シリアル入出力モード時の端子結線図( 2 )

## 21.4.2 標準シリアル入出力モード1および2時の端子処理例

図21.15に標準シリアル入出力モード1を使用する場合の端子処理例、図21.16に標準シリアル入出力モード2を使用する場合の端子処理例を示します。ライターによって制御するピンなどが異なりますので、詳細はライターのマニュアルを参照してください。

なお、標準シリアル入出力モード2を使用する場合は、メインクロックの入力発振周波数は5MHz、10MHzまたは16MHzにしてください。

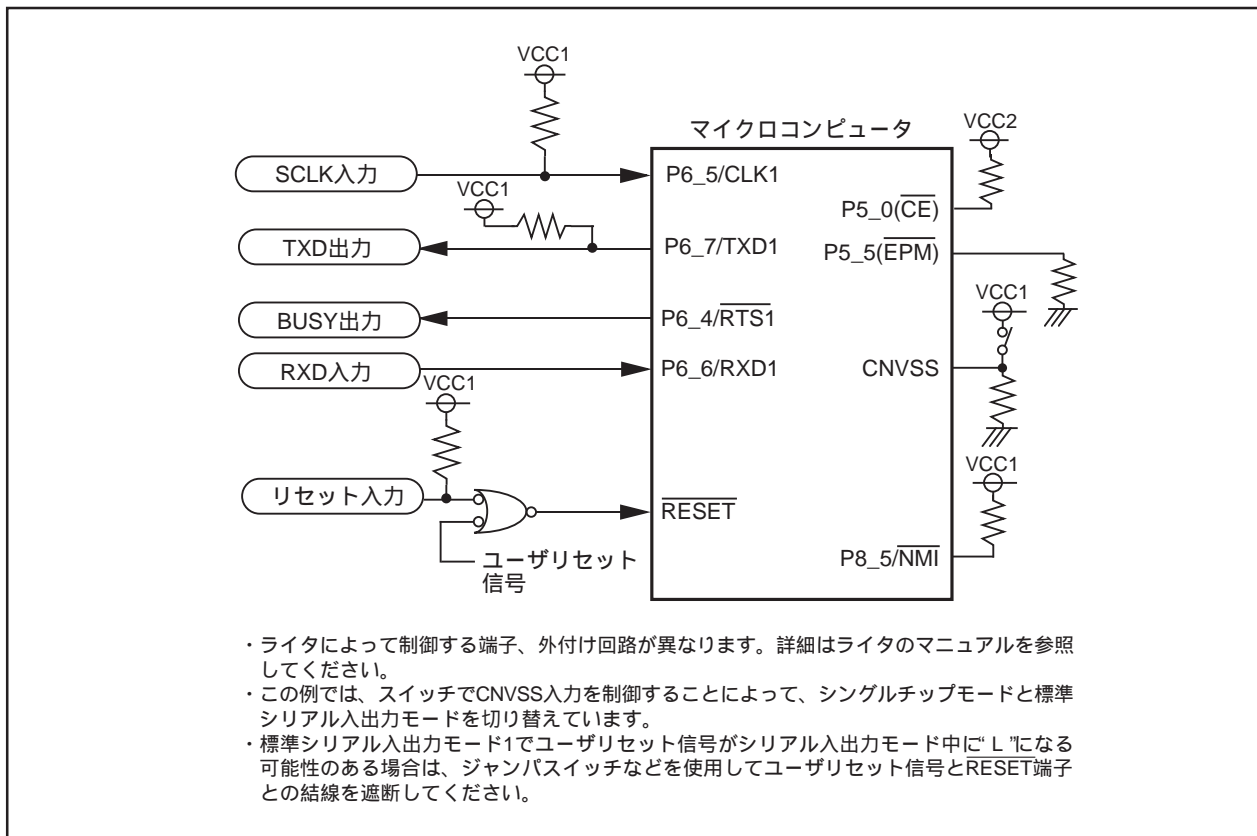


図21.15 標準シリアル入出力モード1を使用する場合の端子処理例

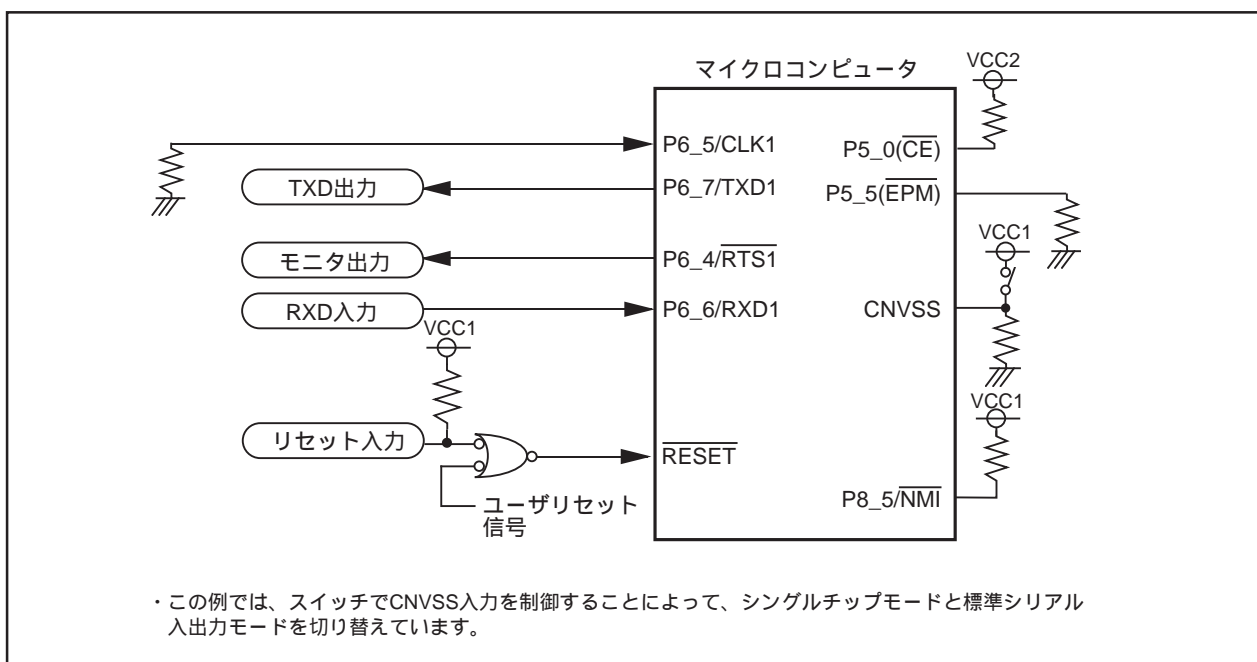


図21.16 標準シリアル入出力モード2を使用する場合の端子処理例

## 21.5 パラレル入出力モード

パラレル入出力モードでは、M16C/6Nグループ(M16C/6N4)に対応したパラレルライターを使用して、ユーザROM領域とブートROM領域を書き換えられます。パラレルライターについては、各メーカーにお問い合わせください。また、パラレルライターの操作方法については、パラレルライターのユーザーズマニュアルを参照してください。

### 21.5.1 ブートROM領域

ブートROM領域のイレーズブロックは4Kバイト単位の1ブロックのみです。ブートROM領域には、出荷時に標準シリアル入出力モードおよびCAN入出力モードの書き換え制御プログラムが書かれています。したがって、シリアルライターまたはCANライターを使用される場合は、ブートROM領域を書き換えしないでください。

ブートROM領域は、パラレル入出力モードでは、0FF000h~0FFFFFFh番地に配置されています。ブートROM領域を書き換える必要がある場合、この範囲のみ書き換えてください(0FF000h~0FFFFFFh番地以外へはアクセスしないでください)。

### 21.5.2 ROMコードプロテクト機能

フラッシュメモリの読み出しや書き換えを禁止する機能です(「21.2 フラッシュメモリ書き換え禁止機能」参照)。

## 21.6 CAN入出力モード

CAN入出力モードでは、M16C/6Nグループ (M16C/6N4) に対応したCANライタを使用して、マイクロコンピュータを基板に実装した状態で、ユーザROM領域を書き換えることができます。CANライタについては、各メーカーにお問い合わせください。また、CANライタの操作方法については、CANライタのユーザーズマニュアルを参照してください。

表21.8にCAN入出力モードの端子の機能説明、図21.17、図21.18にCAN入出力モード時の端子結線図を示します。

### 21.6.1 IDコードチェック機能

CANライタから送られてくるIDコードと、フラッシュメモリに書かれているIDコードが一致するかどうかを判定します(「21.2 フラッシュメモリ書き換え禁止機能」参照)。

表21.8 CAN入出力モードの端子の機能説明

端子名	名称	入出力	機能
VCC1、VCC2、VSS	電源入力		VCC1端子にはフラッシュ書き込み、消去電圧を入力してください。VCC2端子にはVCC2を入力してください。VCCの入力条件はVCC2 = VCC1です。VSS端子には0Vを入力してください。
CNVSS	CNVSS	入力	VCC1に接続してください。
RESET	リセット入力	入力	リセット入力端子です。RESET端子が「L」の間、XIN端子には20サイクル以上のクロックが必要です。
XIN	クロック入力	入力	XIN端子とXOUT端子の間にはセラミック共振子、または水晶発振子を接続してください。外部で生成したクロックを入力するときは、XIN端子から入力しXOUT端子は開放してください。
XOUT	クロック出力	出力	
BYTE	BYTE入力	入力	VCC1またはVSSに接続してください。
AVCC、AVSS	アナログ電源入力		AVCC端子はVCC1に、AVSS端子はVSSに接続してください。
VREF	基準電圧入力	入力	A/Dコンバータ、D/Aコンバータの基準電圧入力端子です。
P0_0 ~ P0_7	入力ポートP0	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P1_0 ~ P1_7	入力ポートP1	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P2_0 ~ P2_7	入力ポートP2	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P3_0 ~ P3_7	入力ポートP3	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P4_0 ~ P4_7	入力ポートP4	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P5_0	CE入力	入力	「H」を入力してください。
P5_1 ~ P5_4、P5_6、P5_7	入力ポートP5	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P5_5	EPM入力	入力	「L」を入力してください。
P6_0 ~ P6_4、P6_6	入力ポートP6	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P6_5/CLK1	SCLK入力	入力	「L」を入力してください。
P6_7/TXD1	TXD出力	出力	「H」を入力してください。
P7_0 ~ P7_7	入力ポートP7	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P8_0 ~ P8_3、P8_6、P8_7	入力ポートP8	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P8_4	P8_4入力	入力	「L」を入力してください(注1)。
P8_5/NMI	NMI入力	入力	VCC1に接続してください。
P9_0 ~ P9_4、P9_7	入力ポートP9	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。
P9_5/CRX0	CRX入力	入力	CANトランシーバに接続してください。
P9_6/CTX0	CTX出力	出力	CANトランシーバに接続してください。
P10_0 ~ P10_7	入力ポートP10	入力	「H」を入力、「L」を入力、または開放してください。

注1. CAN入出力モードを使用する場合、P8\_4端子が「H」でRESET端子が「L」の間、P0\_0 ~ P0\_7、P1\_0 ~ P1\_7から不定値が出力されることがあります。このことが問題となる場合は、P8\_4端子に「L」を入力してください。

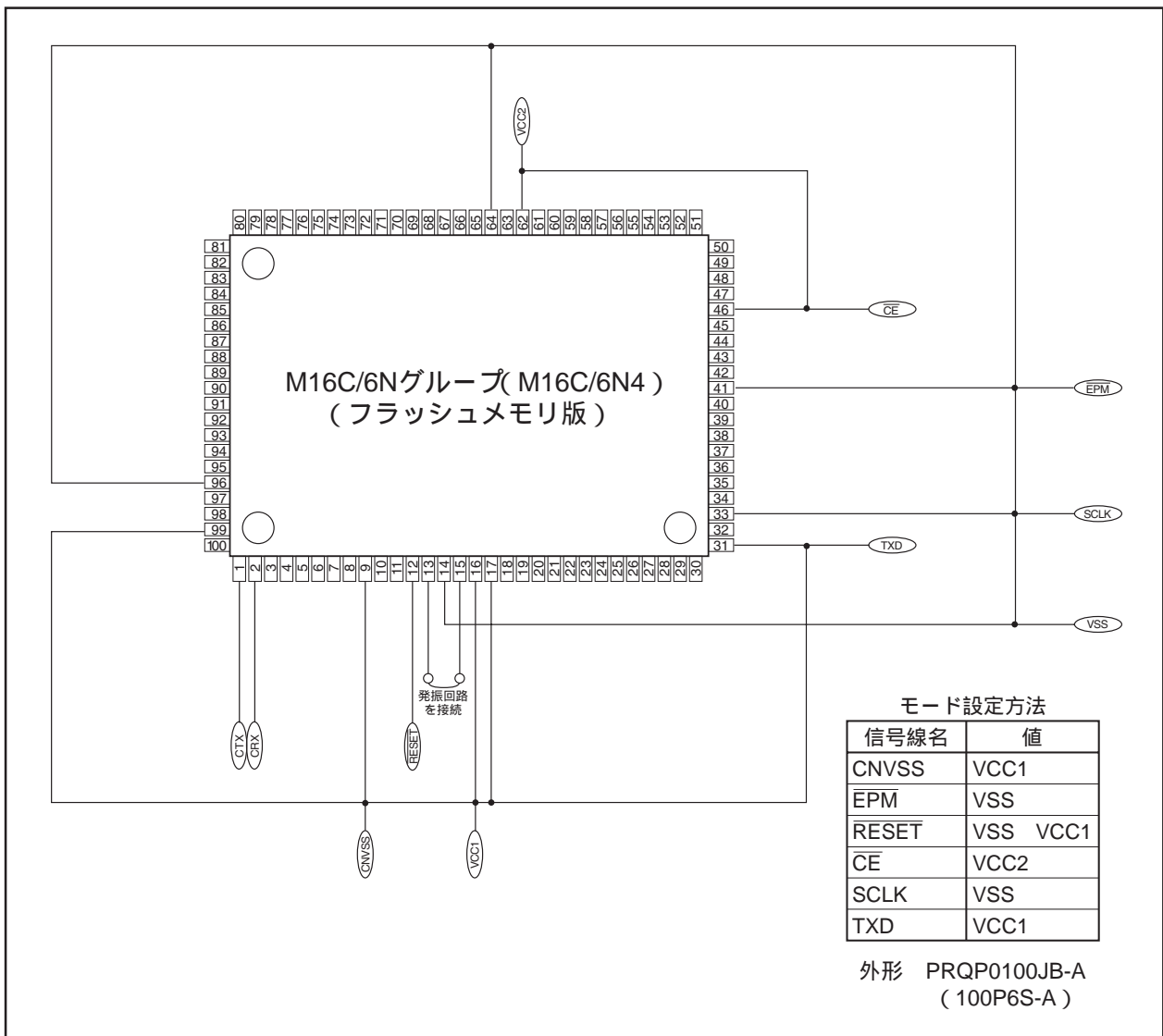


図21.17 CAN入出力モード時の端子結線図( 1 )



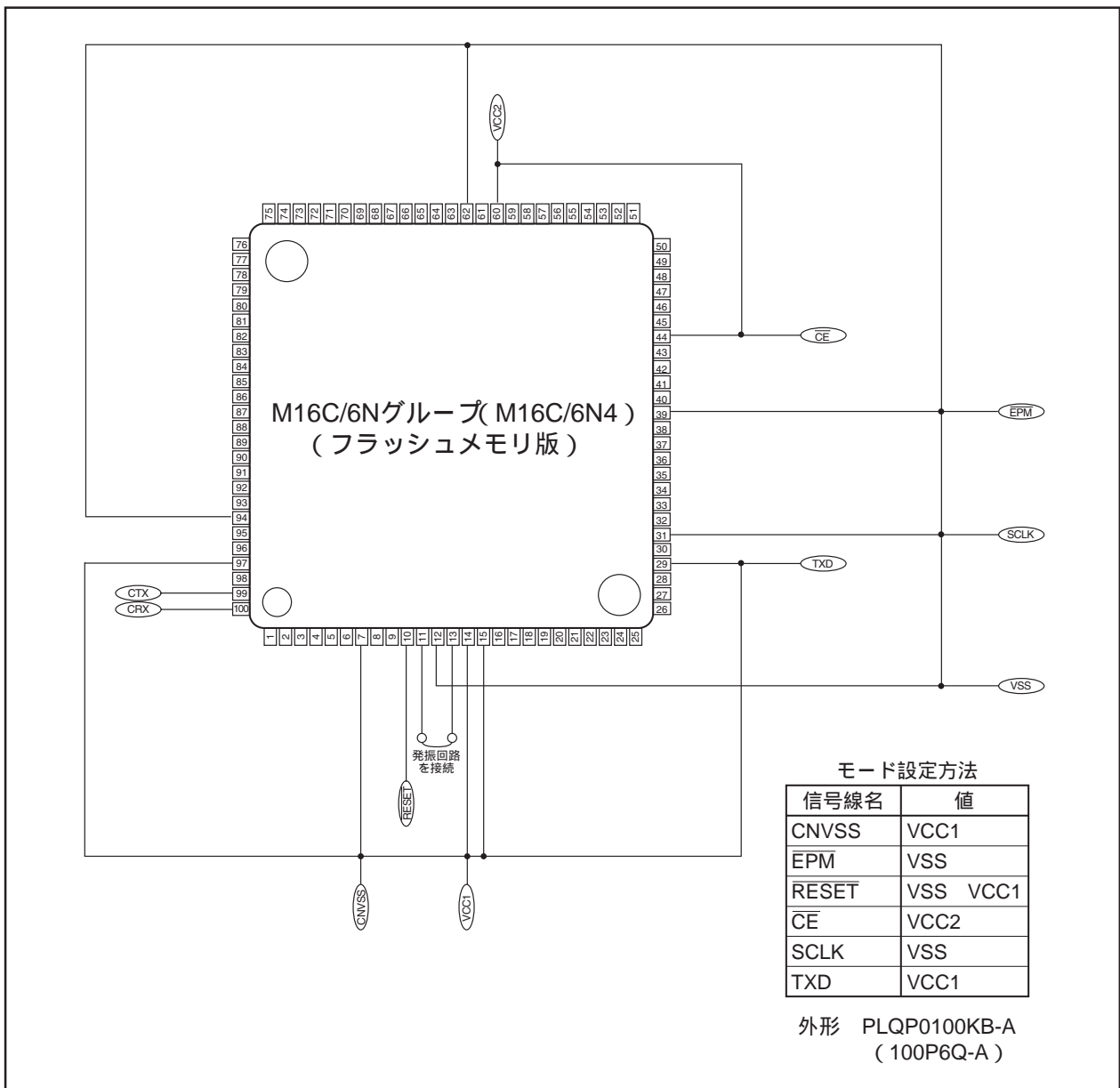


図21.18 CAN入出力モード時の端子結線図( 2 )

## 21.6.2 CAN入出力モード時の端子処理例

図21.19にCAN入出力モードを使用する場合の端子処理例を示します。ライターによって制御するピンなどが異なりますので、詳細はライターのマニュアルを参照してください。

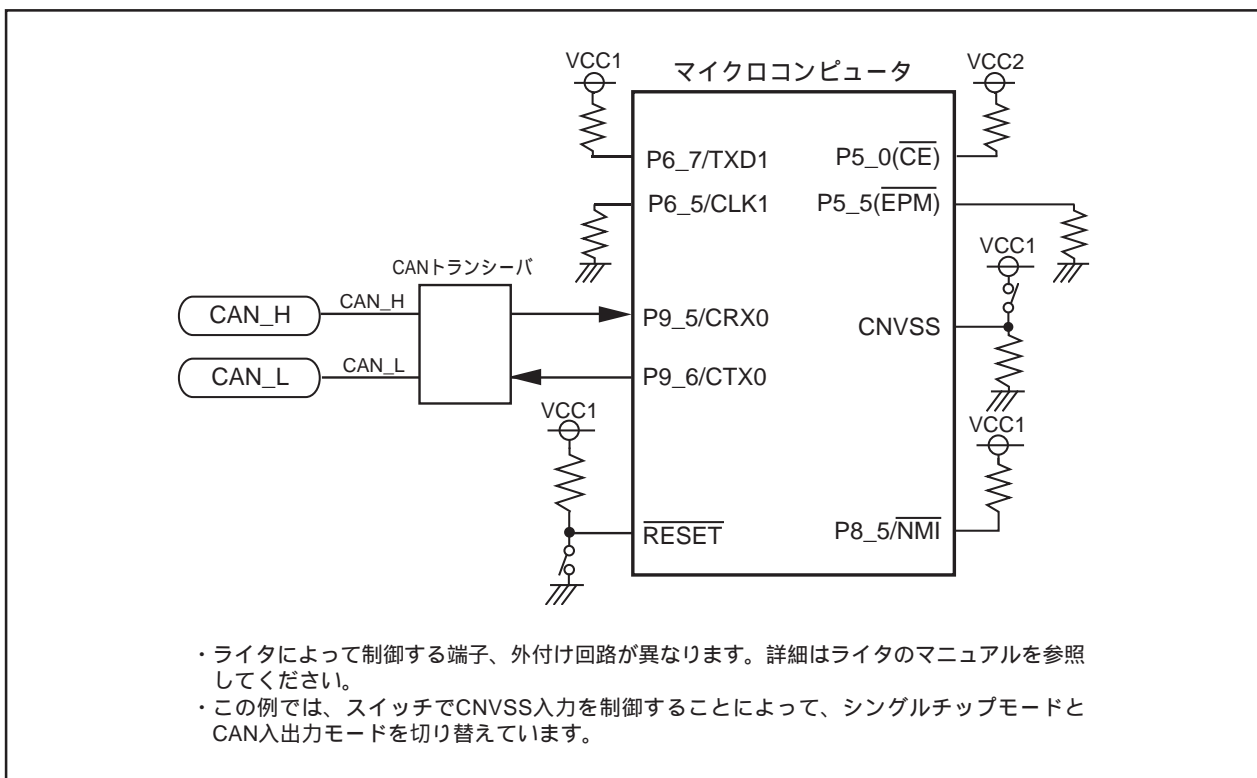


図21.19 CAN入出力モードを使用する場合の端子処理例

## 21.7 電気的特性

## 21.7.1 電気的特性(T/V-ver.)

表21.9にフラッシュメモリの電気的特性、表21.10にフラッシュメモリの書き込み/消去電圧と読み出し動作電圧特性を示します。

表21.9 フラッシュメモリの電気的特性(注1)

記号	項目	規格値			単位
		最小	標準	最大	
-	プログラム、イレーズ回数(注2)	100			回
-	ワードプログラム(VCC = 5.0V)		25	200	μs
-	ロックビットプログラム時間		25	200	μs
-	ブロックイレーズ時間 (VCC = 5.0V)	4Kバイトブロック	0.3	4	s
		8Kバイトブロック	0.3	4	s
		32Kバイトブロック	0.5	4	s
		64Kバイトブロック	0.8	4	s
-	イレーズ全アンロックブロック時間			4 × n(注3)	s
tps	フラッシュメモリ回路安定待ち時間			15	μs

注1. 指定のない場合は、VCC = 4.5 ~ 5.5V、Topr = 0 ~ 60 です。

注2. プログラム、イレーズ回数の定義

プログラム、イレーズ回数はブロックごとのイレーズ回数です。

プログラム、イレーズ回数がn回(n = 100)の場合、ブロックごとに、それぞれn回ずつイレーズすることができます。

例えば、4KバイトブロックのブロックAについて、それぞれ異なる番地に1ワード書き込みを2,048回に分けて行った後に、そのブロックをイレーズした場合も、プログラム/イレーズ回数は1回と数えます。

ただし、イレーズ1回に対して、同一番地に複数回の書き込みを行うことはできません(上書き禁止)。

注3. nはイレーズするブロック数です。

表21.10 フラッシュメモリの書き込み/消去電圧と読み出し動作電圧特性(Topr = 0 ~ 60 )

フラッシュメモリ書き込み/消去電圧	フラッシュメモリ読み出し動作電圧
VCC = 5.0 ± 0.5V	VCC = 4.2 ~ 5.5V

## 21.7.2 電気的特性 (Normal-ver.)

表21.11にフラッシュメモリの電気的特性、表21.12にフラッシュメモリの書き込み / 消去電圧と読み出し動作電圧特性を示します。

表21.11 フラッシュメモリの電気的特性 (注1)

記号	項目	規格値			単位
		最小	標準	最大	
-	プログラム、イレーズ回数 (注2)	100			回
-	ワードプログラム (VCC = 5.0V)		25	200	μs
-	ロックビットプログラム時間		25	200	μs
-	ブロックイレーズ時間 (VCC = 5.0V)	4Kバイトブロック	0.3	4	s
		8Kバイトブロック	0.3	4	s
		32Kバイトブロック	0.5	4	s
		64Kバイトブロック	0.8	4	s
-	イレーズ全アンロックブロック時間			4 × n (注3)	s
tps	フラッシュメモリ回路安定待ち時間			15	μs

注1. 指定のない場合は、VCC = 4.5 ~ 5.5V、3.0 ~ 3.6V、Topr = 0 ~ 60 です。

注2. プログラム、イレーズ回数の定義

プログラム、イレーズ回数はブロックごとのイレーズ回数です。

プログラム、イレーズ回数がn回 (n = 100) の場合、ブロックごとに、それぞれn回ずつイレーズすることができます。

例えば、4KバイトブロックのブロックAについて、それぞれ異なる番地に1ワード書き込みを2,048回に分けて行った後に、そのブロックをイレーズした場合も、プログラム/イレーズ回数は1回と数えます。

ただし、イレーズ1回に対して、同一番地に複数回の書き込みを行うことはできません (上書き禁止)。

注3. nはイレーズするブロック数です。

表21.12 フラッシュメモリの書き込み / 消去電圧と読み出し動作電圧特性 (Topr = 0 ~ 60 )

フラッシュメモリ書き込み / 消去電圧	フラッシュメモリ読み出し動作電圧
VCC = 3.3 ± 0.3V または 5.0 ± 0.5V	VCC = 3.0 ~ 5.5V

## 22. 電気的特性

## 22.1 電気的特性 (T/V-ver.)

表22.1 絶対最大定格

記号	項目		条件	定格値	単位
V <sub>CC</sub>	電源電圧 (V <sub>CC1</sub> = V <sub>CC2</sub> )		V <sub>CC</sub> = AV <sub>CC</sub>	- 0.3 ~ 6.5	V
AV <sub>CC</sub>	アナログ電源電圧		V <sub>CC</sub> = AV <sub>CC</sub>	- 0.3 ~ 6.5	V
V <sub>I</sub>	入力電圧	RESET, CNVSS, BYTE, P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, VREF, XIN		- 0.3 ~ V <sub>CC</sub> +0.3	V
		P7_1, P9_1		- 0.3 ~ 6.5	V
V <sub>O</sub>	出力電圧	P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XOUT		- 0.3 ~ V <sub>CC</sub> +0.3	V
		P7_1, P9_1		- 0.3 ~ 6.5	V
P <sub>d</sub>	消費電力		T <sub>opr</sub> = 25	700	mW
T <sub>opr</sub>	動作周囲温度	マイコン動作時		Tバージョン : - 40 ~ 85 Vバージョン : - 40 ~ 125(オプション)	
		フラッシュメモリ書き込み消去時		0 ~ 60	
T <sub>stg</sub>	保存温度			- 65 ~ 150	

オプション : オプション機能をご使用になる場合は、その旨ご指定ください。

表22.2 推奨動作条件(1) (注1)

記号	項目	規格値			単位
		最小	標準	最大	
V <sub>CC</sub>	電源電圧 (V <sub>CC1</sub> = V <sub>CC2</sub> )	4.2	5.0	5.5	V
AV <sub>CC</sub>	アナログ電源電圧		V <sub>CC</sub>		V
V <sub>SS</sub>	電源電圧		0		V
AV <sub>SS</sub>	アナログ電源電圧		0		V
V <sub>IH</sub>	“H”入力電圧 P3_1 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE P7_1, P9_1 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (シングルチップモード時) P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (メモリ拡張、マイクロプロセッサモード時のデータ入力)	0.8V <sub>CC</sub>		V <sub>CC</sub>	V
		0.8V <sub>CC</sub>		6.5	V
		0.8V <sub>CC</sub>		V <sub>CC</sub>	V
		0.5V <sub>CC</sub>		V <sub>CC</sub>	V
V <sub>IL</sub>	“L”入力電圧 P3_1 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (シングルチップモード時) P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (メモリ拡張、マイクロプロセッサモード時のデータ入力)	0		0.2V <sub>CC</sub>	V
		0		0.2V <sub>CC</sub>	V
		0		0.16V <sub>CC</sub>	V
I <sub>OH(peak)</sub>	“H”尖頭出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			- 10.0	mA
I <sub>OH(avg)</sub>	“H”平均出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			- 5.0	mA
I <sub>OL(peak)</sub>	“L”尖頭出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			10.0	mA
I <sub>OL(avg)</sub>	“L”平均出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			5.0	mA

注1. 指定のない場合は、V<sub>CC</sub> = 4.2 ~ 5.5V、T<sub>opr</sub> = - 40 ~ 85 です。

注2. 平均出力電流は100msの期間内での平均値です。

注3. ポートP0, P1, P2, P8\_6, P8\_7, P9, P10のI<sub>OL(peak)</sub>の合計は80mA以下、ポートP3, P4, P5, P6, P7, P8\_0 ~ P8\_4のI<sub>OL(peak)</sub>の合計は80mA以下、ポートP0, P1, P2のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下、ポートP3, P4, P5のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下、ポートP6, P7, P8\_0 ~ P8\_4のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下、ポートP8\_6, P8\_7, P9, P10のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下にしてください。

表22.3 推奨動作条件(2)(注1)

記号	項目			規格値			単位	
				最小	標準	最大		
f(XIN)	メインクロック入力 発振周波数(注2、3、4)	ウェイトなし	マスクROM版 フラッシュメモリ版	VCC = 4.2 ~ 5.5V		0	16	MHz
f(XCIN)	サブクロック周波数				32.768	50		kHz
f(Ring)	オンチップオシレータ発振周波数				1			MHz
f(PLL)	PLLクロック発振周波数				16	20		MHz
f(BCLK)	CPU動作周波数			VCC = 4.2 ~ 5.5V		0	20	MHz
t <sub>su</sub> (PLL)	PLL周波数シンセサイザ安定待ち時間					20		ms
f(ripple)	電源リップル許容周波数(VCC)						10	kHz
V <sub>P-P</sub> (ripple)	電源リップル許容振幅電圧			VCC = 5V			0.5	V
V <sub>CC</sub> (ΔV/ΔT)	電源リップル立ち上がり/立ち下がり勾配			VCC = 5V			0.3	V/ms

注1. 指定のない場合は、VCC = 4.2 ~ 5.5V、Topr = -40 ~ 85 です。

注2. メインクロック入力周波数と電源電圧の関係を右に示します。

注3. フラッシュメモリの書き込み/消去は、VCC = 5.0V ± 0.5Vでしてください。

注4. 16MHzを超えて使用する場合は、PLLクロックを使用してください。  
使用できるPLLクロックの周波数は16MHzまたは20MHzです。

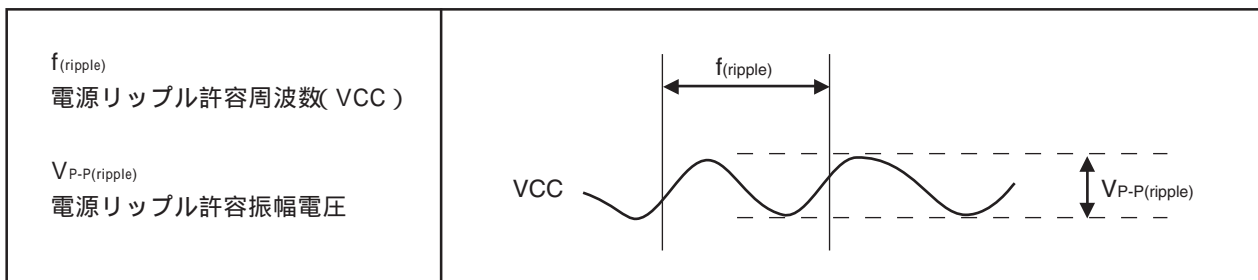
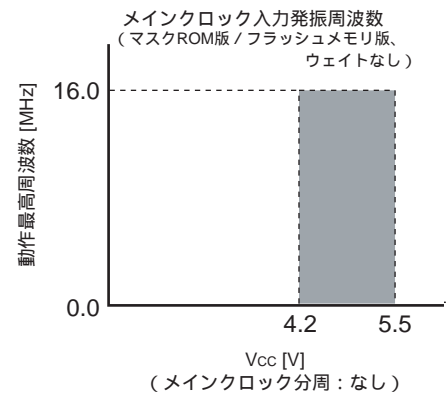


図22.1 電源変動のタイミング図

表22.4 電気的特性 (1) (注1)

記号	項目	測定条件	規格値			単位
			最小	標準	最大	
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OH</sub> = - 5mA	V <sub>CC</sub> -2.0		V <sub>CC</sub>	V
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OH</sub> = - 200 μA	V <sub>CC</sub> -0.3		V <sub>CC</sub>	V
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧 XOUT	HIGHPOWER		3.0	V <sub>CC</sub>	V
		LOWPOWER		3.0	V <sub>CC</sub>	
	“H”出力電圧 XCOUT	HIGHPOWER	無負荷時		2.5	V
		LOWPOWER	無負荷時		1.6	
V <sub>OL</sub>	“L”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OL</sub> = 5mA			2.0	V
V <sub>OL</sub>	“L”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OL</sub> = 200 μA			0.45	V
V <sub>OL</sub>	“L”出力電圧 XOUT	HIGHPOWER	I <sub>OL</sub> = 1mA		2.0	V
		LOWPOWER	I <sub>OL</sub> = 0.5mA		2.0	
	“L”出力電圧 XCOUT	HIGHPOWER	無負荷時		0	V
		LOWPOWER	無負荷時		0	
V <sub>T+</sub> -V <sub>T-</sub>	ヒステリシス HOLD, RDY, TA0IN ~ TA4IN, TB0IN ~ TB5IN, INT0 ~ INT5, NMI, ADTRG, CTS0 ~ CTS2, SCL0 ~ SCL2, SDA0 ~ SDA2, CLK0 ~ CLK3, TA0OUT ~ TA4OUT, K10 ~ K13, RXD0 ~ RXD2, SIN3		0.2		1.0	V
V <sub>T+</sub> -V <sub>T-</sub>	ヒステリシス RESET		0.2		2.5	V
I <sub>IH</sub>	“H”入力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE	V <sub>I</sub> = 5V			5.0	μA
I <sub>IL</sub>	“L”入力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE	V <sub>I</sub> = 0V			-5.0	μA
R <sub>PULLUP</sub>	プルアップ抵抗 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	V <sub>I</sub> = 0V	30	50	170	k
R <sub>IXIN</sub>	帰還抵抗 XIN			1.5		M
R <sub>IXCIN</sub>	帰還抵抗 XCIN			15		M
V <sub>RAM</sub>	RAM保持電圧	ストップモード時	2.0			V

注1. 指定のない場合は、V<sub>CC</sub> = 4.2 ~ 5.5V、V<sub>SS</sub> = 0V、T<sub>opr</sub> = - 40 ~ 85 °C、f (BCLK) = 20MHzです。



表22.5 電気的特性( 2頁注1 )

記号	項目		測定条件		規格値			単位
					最小	標準	最大	
I <sub>cc</sub>	電源電流 ( VCC = 4.2 ~ 5.5V )	シングルチップモード で、出力端子は開放、 その他の端子はVSS	マスクROM	f(BCLK) = 20MHz、 PLL動作時、分周なし		18	32	mA
				オンチップオシレータ 発振動作時、分周なし		1		mA
			フラッシュメモリ	f(BCLK) = 20MHz、 PLL動作時、分周なし		20	34	mA
				オンチップオシレータ 発振動作時、分周なし		1.8		mA
			フラッシュメモリ プログラム	f(BCLK) = 10MHz、 VCC = 5V		15		mA
			フラッシュメモリ イレーズ	f(BCLK) = 10MHz、 VCC = 5V		25		mA
			マスクROM	f(BCLK) = 32kHz、 低消費電力モード時 ROM上(注2)		25		μA
			フラッシュメモリ	f(BCLK) = 32kHz、 低消費電力モード時 RAM上(注2)		25		μA
				f(BCLK) = 32kHz、 低消費電力モード時 フラッシュメモリ上 (注2)		420		μA
				マスクROM フラッシュメモリ	オンチップオシレータ 発振動作、 ウェイトモード時		50	
				f(BCLK) = 32kHz、 ウェイトモード時(注3)、 発振能力High		8.5		μA
				f(BCLK) = 32kHz、 ウェイトモード時(注3)、 発振能力Low		3.0		μA
				ストップモード時、 Topr = 25 °C		0.8	3.0	μA

注1 . 指定のない場合は、VCC = 4.2 ~ 5.5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 、 f ( BCLK ) = 20MHzです。

注2 . 実行するプログラムが存在するメモリを示します。

注3 . fC32にてタイマ1本を動作させている状態です。

表22.6 A/D変換特性 (注1)

記号	項目		測定条件	規格値			単位
				最小	標準	最大	
-	分解能		VREF=VCC			10	Bits
INL	積分非直線性 誤差	10ビット	VREF = VCC = 5V ANEX0, ANEX1 入力、 AN0 ~ AN7入力、 AN0_0 ~ AN0_7入力、 AN2_0 ~ AN2_7入力 外部オペアンプ 接続モード			±3	LSB
		8ビット	VREF = AVCC = VCC = 5V			±7	LSB
-	絶対精度	10ビット	VREF = VCC = 5V ANEX0, ANEX1 入力、 AN0 ~ AN7入力、 AN0_0 ~ AN0_7入力、 AN2_0 ~ AN2_7入力 外部オペアンプ 接続モード			±3	LSB
		8ビット	VREF = AVCC = VCC = 5V			±7	LSB
DNL	微分非直線性誤差					±1	LSB
-	オフセット誤差					±3	LSB
-	ゲイン誤差					±3	LSB
RLADDER	ラダー抵抗		VREF = VCC	10		40	k
tCONV	変換時間 (10ビット) サンプル&ホールドあり		VREF = VCC = 5V, AD = 10MHz	3.3			μs
	変換時間 (8ビット) サンプル&ホールドあり		VREF = VCC = 5V, AD = 10MHz	2.8			μs
tSAMP	サンプリング時間			0.3			μs
VREF	基準電圧			2.0		VCC	V
VIA	アナログ入力電圧			0		VREF	V

注1. 指定のない場合は、VCC = AVCC = VREF = 4.2 ~ 5.5V、VSS = AVSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 です。

注2. ADの周波数は10MHz以下にしてください。

注3. サンプル&ホールドなしの場合、注2の制限に加え ADの周波数は250kHz以上にしてください。  
サンプル&ホールドありの場合、注2の制限に加え ADの周波数は1MHz以上にしてください。

表22.7 D/A変換特性 (注1)

記号	項目		測定条件	規格値			単位
				最小	標準	最大	
-	分解能					8	Bits
-	絶対精度					1.0	%
tSU	設定時間					3	μs
Ro	出力抵抗			4	10	20	k
I <sub>VREF</sub>	基準電源入力電流		(注2)			1.5	mA

注1. 指定のない場合は、VCC = VREF = 4.2 ~ 5.5V、VSS = AVSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 です。

注2. D/Aコンバータ1本使用、使用していないD/AコンバータのDAiレジスタ(i=0, 1)の値が"00h"の場合です。A/Dコンバータのラダー抵抗分は除きます。また、ADCON1レジスタでVREF未接続とした場合でも、D/AコンバータのI<sub>VREF</sub>は流れます。

表22.8 電源回路のタイミング特性

記号	項目	測定条件	規格値			単位
			最小	標準	最大	
$t_{d(P-R)}$	電源投入時内部電源安定時間	VCC = 4.2 ~ 5.5 V			2	ms
$t_{d(R-S)}$	STOP解除時間				150	$\mu s$
$t_{d(W-S)}$	低消費電力モードウェイトモード解除時間				150	$\mu s$

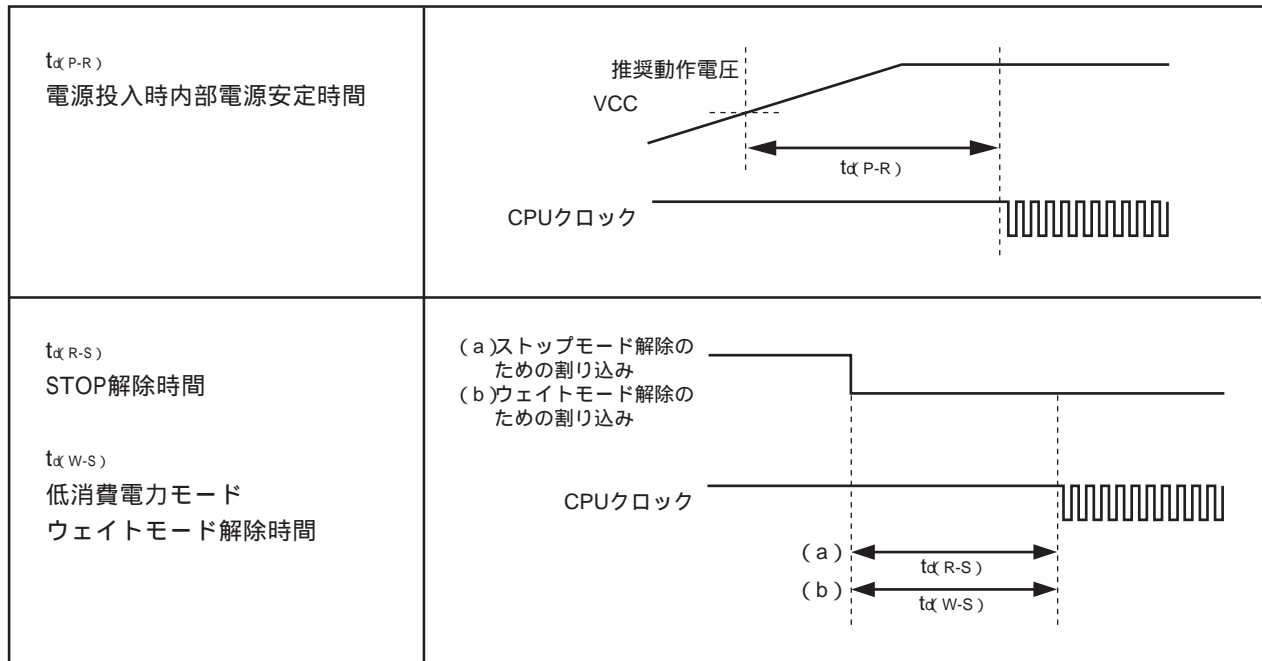


図22.2 電源回路のタイミング図

## タイミング必要条件

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.9 外部クロック入力( XIN入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub>	外部クロック入力サイクル時間	62.5		ns
t <sub>w(H)</sub>	外部クロック入力“ H ”パルス幅	25		ns
t <sub>w(L)</sub>	外部クロック入力“ L ”パルス幅	25		ns
t <sub>r</sub>	外部クロック立ち上がり時間		15	ns
t <sub>f</sub>	外部クロック立ち下がり時間		15	ns

表22.10 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>ac1</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( ウェイトなし設定 )		( 注1 )	ns
t <sub>ac2</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( ウェイトあり設定 )		( 注2 )	ns
t <sub>ac3</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( マルチプレクスバス領域をアクセスした場合 )		( 注3 )	ns
t <sub>su</sub> (DB-RD)	データ入力セットアップ時間	40		ns
t <sub>su</sub> (RDY-BCLK)	RDY入力セットアップ時間	30		ns
t <sub>su</sub> (HOLD-BCLK)	HOLD入力セットアップ時間	40		ns
t <sub>h</sub> (RD-DB)	データ入力ホールド時間	0		ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RDY)	RDY入力ホールド時間	0		ns
t <sub>h</sub> (BCLK-HOLD)	HOLD入力ホールド時間	0		ns

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 45 [\text{ns}]$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 45 [\text{ns}] \quad n \text{は1ウェイト設定の場合“ 2 ”、2ウェイト設定の場合“ 3 ”、3ウェイト設定の場合“ 4 ”}$$

注3 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 45 [\text{ns}] \quad n \text{は2ウェイト設定の場合“ 2 ”、3ウェイト設定の場合“ 3 ”}$$

## タイミング必要条件

VCC = 5V

(指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 )

表22.11 タイマA入力( イベントカウンタモードのカウンタ入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	100		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“H”パルス幅	40		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“L”パルス幅	40		ns

表22.12 タイマA入力( タイマモードのゲーティング入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	400		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“H”パルス幅	200		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“L”パルス幅	200		ns

表22.13 タイマA入力( ワンショットタイマモードの外部トリガ入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	200		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“H”パルス幅	100		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“L”パルス幅	100		ns

表22.14 タイマA入力( パルス幅変調モードの外部トリガ入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“H”パルス幅	100		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“L”パルス幅	100		ns

表22.15 タイマA入力( イベントカウンタモードのアップダウン入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (UP)	TAiOUT入力サイクル時間	2000		ns
t <sub>w</sub> (UPH)	TAiOUT入力“H”パルス幅	1000		ns
t <sub>w</sub> (UPL)	TAiOUT入力“L”パルス幅	1000		ns
t <sub>su</sub> (UP-TIN)	TAiOUT入力セットアップ時間	400		ns
t <sub>h</sub> (TIN-UP)	TAiOUT入力ホールド時間	400		ns

表22.16 タイマA入力( イベントカウンタモードの二相パルス入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	800		ns
t <sub>su</sub> (TAIN-TAOUT)	TAiOUT入力セットアップ時間	200		ns
t <sub>su</sub> (TAOUT-TAIN)	TAiIN入力セットアップ時間	200		ns

## タイミング必要条件

VCC = 5V

(指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 )

表22.17 タイマB入力( イベントカウンタモードのカウンタ入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間(片エッジカウント)	100		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅(片エッジカウント)	40		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅(片エッジカウント)	40		ns
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間(両エッジカウント)	200		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅(両エッジカウント)	80		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅(両エッジカウント)	80		ns

表22.18 タイマB入力(パルス周期測定モード)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間	400		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅	200		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅	200		ns

表22.19 タイマB入力(パルス幅測定モード)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間	400		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅	200		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅	200		ns

表22.20 A/Dトリガ入力

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (AD)	ADTRG入力サイクル時間(トリガ可能最小)	1000		ns
t <sub>w</sub> (ADL)	ADTRG入力“L”パルス幅	125		ns

表22.21 シリアルインタフェース

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (CK)	CLKi入力サイクル時間	200		ns
t <sub>w</sub> (CKH)	CLKi入力“H”パルス幅	100		ns
t <sub>w</sub> (CKL)	CLKi入力“L”パルス幅	100		ns
t <sub>d</sub> (C-Q)	TXDi出力遅延時間		80	ns
t <sub>h</sub> (C-Q)	TXDiホールド時間	0		ns
t <sub>su</sub> (D-C)	RXDi入力セットアップ時間	70		ns
t <sub>h</sub> (C-D)	RXDi入力ホールド時間	90		ns

表22.22 外部割り込みINTi入力

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>w</sub> (INH)	INTi入力“H”パルス幅	250		ns
t <sub>w</sub> (INL)	INTi入力“L”パルス幅	250		ns

## スイッチング特性

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.23 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード( ウェイトなし設定の場合 )

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.3		25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		0		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間			15	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間		- 4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )( 注3 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		( 注2 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )( 注3 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間		40	ns	

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]} \quad f(\text{BCLK}) \text{ は } 12.5\text{MHz以下}$$

注3 . この規格は出力がオフするタイミングを示しており、データバスの保持時間を示すものではありません。データバスの保持時間は付加容量やプルアップ(プルダウン)抵抗値によって異なります。

右図の回路でデータバスの保持時間は、

$$t = -CR \times \ln(1 - V_{OL} / V_{CC})$$

で表されます。例えば、

$$V_{OL} = 0.2 V_{CC}, C = 30 \text{ pF}, R = 1\text{k}$$

とすると、出力「L」レベルの保持時間は

$$t = -30 \text{ pF} \times 1 \text{ k} \times \ln(1 - 0.2 V_{CC} / V_{CC}) = 6.7 \text{ ns}$$

となります。

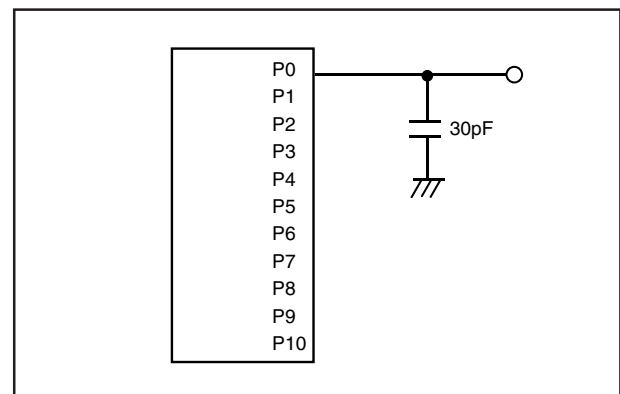
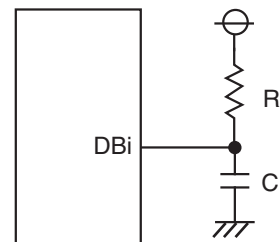


図22.23 ポートP0～P10の測定回路

## スイッチング特性

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.24 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード ( 1 ~ 3ウェイト設定、外部領域をアクセスした場合 )

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.3		25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		0		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間			15	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間		- 4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )( 注3 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		( 注2 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )( 注3 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間		40	ns	

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]}$$

nは1ウェイト設定の場合“ 1 ”、2ウェイト設定の場合“ 2 ”、  
3ウェイト設定の場合“ 3 ”  
n = 1の場合は、f ( BCLK ) は12.5MHz以下

注3 . この規格は出力がオフするタイミングを示しており、データバスの保持時間を示すものではありません。データバスの保持時間は付加容量やプルアップ(プルダウン)抵抗値によって異なります。

右図の回路でデータバスの保持時間は、

$$t = - CR \times \ln(1 - V_{OL} / V_{CC})$$

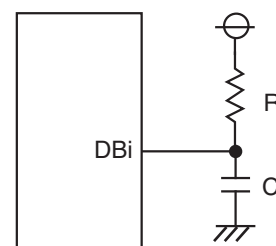
で表されます。例えば、

$$V_{OL} = 0.2 V_{CC}, C = 30 \text{ pF}, R = 1k$$

とすると、出力“ L ”レベルの保持時間は

$$t = - 30 \text{ pF} \times 1k \times \ln(1 - 0.2 V_{CC} / V_{CC}) = 6.7 \text{ ns}$$

となります。





## スイッチング特性

VCC = 5V

(指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 )

表22.25 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード  
(2、3ウェイト設定、外部領域をアクセスし、かつマルチプレクスバスを選択した場合)

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.3		25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		(注1)		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		(注1)		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-CS)	チップセレクト出力保持時間( RD基準 )		(注1)		ns
t <sub>h</sub> (WR-CS)	チップセレクト出力保持時間( WR基準 )		(注1)		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		(注2)		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )		(注1)		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間			40	ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間( BCLK基準 )			15	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間( BCLK基準 )		- 4		ns
t <sub>d</sub> (AD-ALE)	ALE信号出力遅延時間( アドレス基準 )		(注3)		ns
t <sub>h</sub> (ALE-AD)	ALE信号出力保持時間( アドレス基準 )	(注4)		ns	
t <sub>d</sub> (AD-RD)	アドレス後RD信号出力遅延時間	0		ns	
t <sub>d</sub> (AD-WR)	アドレス後WR信号出力遅延時間	0		ns	
t <sub>dZ</sub> (RD-AD)	アドレス出力フローティング開始時間		8	ns	

注1. BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2. BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]} \quad n \text{は2ウェイト設定の場合“2”、3ウェイト設定の場合“3”}$$

注3. BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 25 \text{ [ns]}$$

注4. BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 15 \text{ [ns]}$$

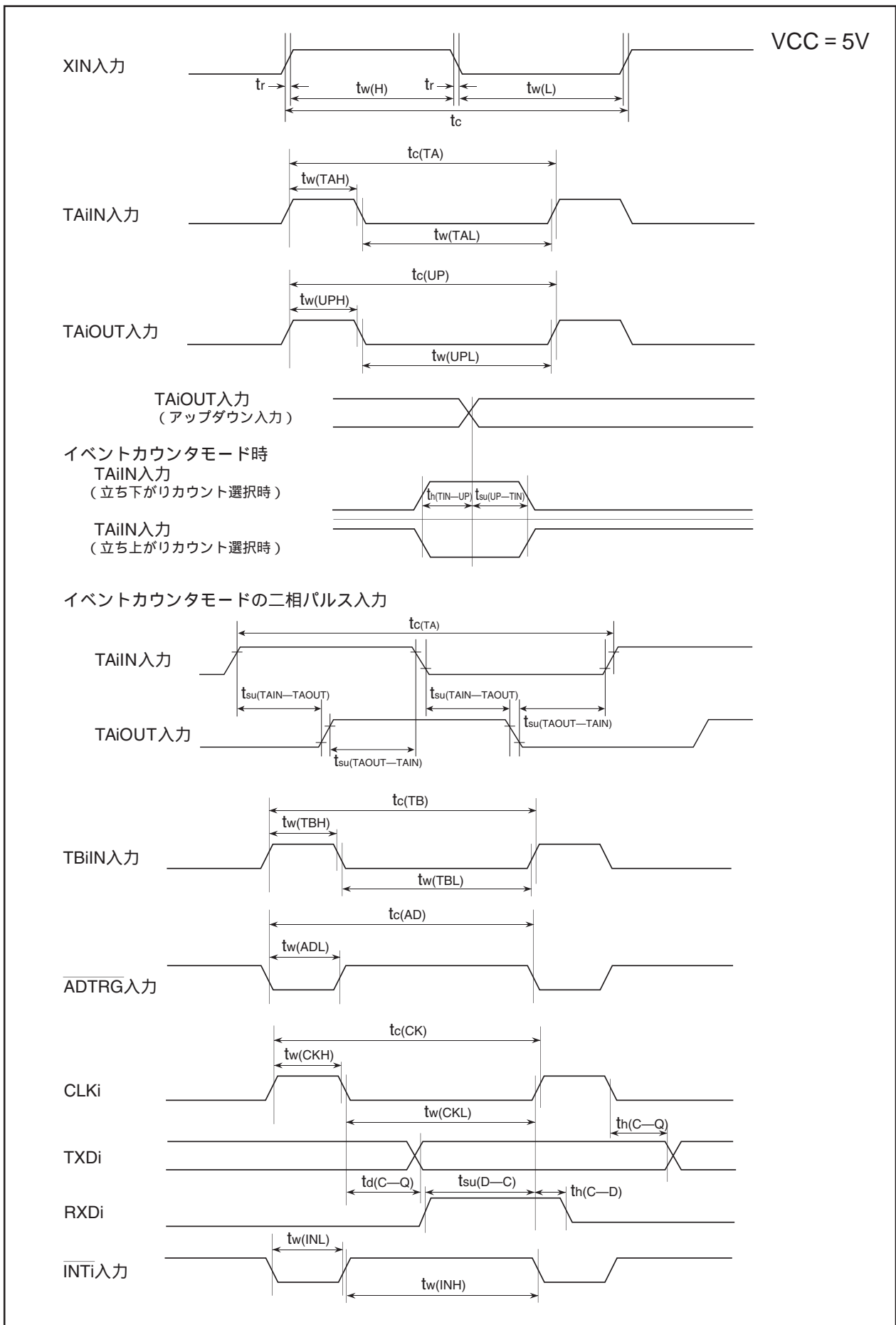


図22.4 タイミング図(1)

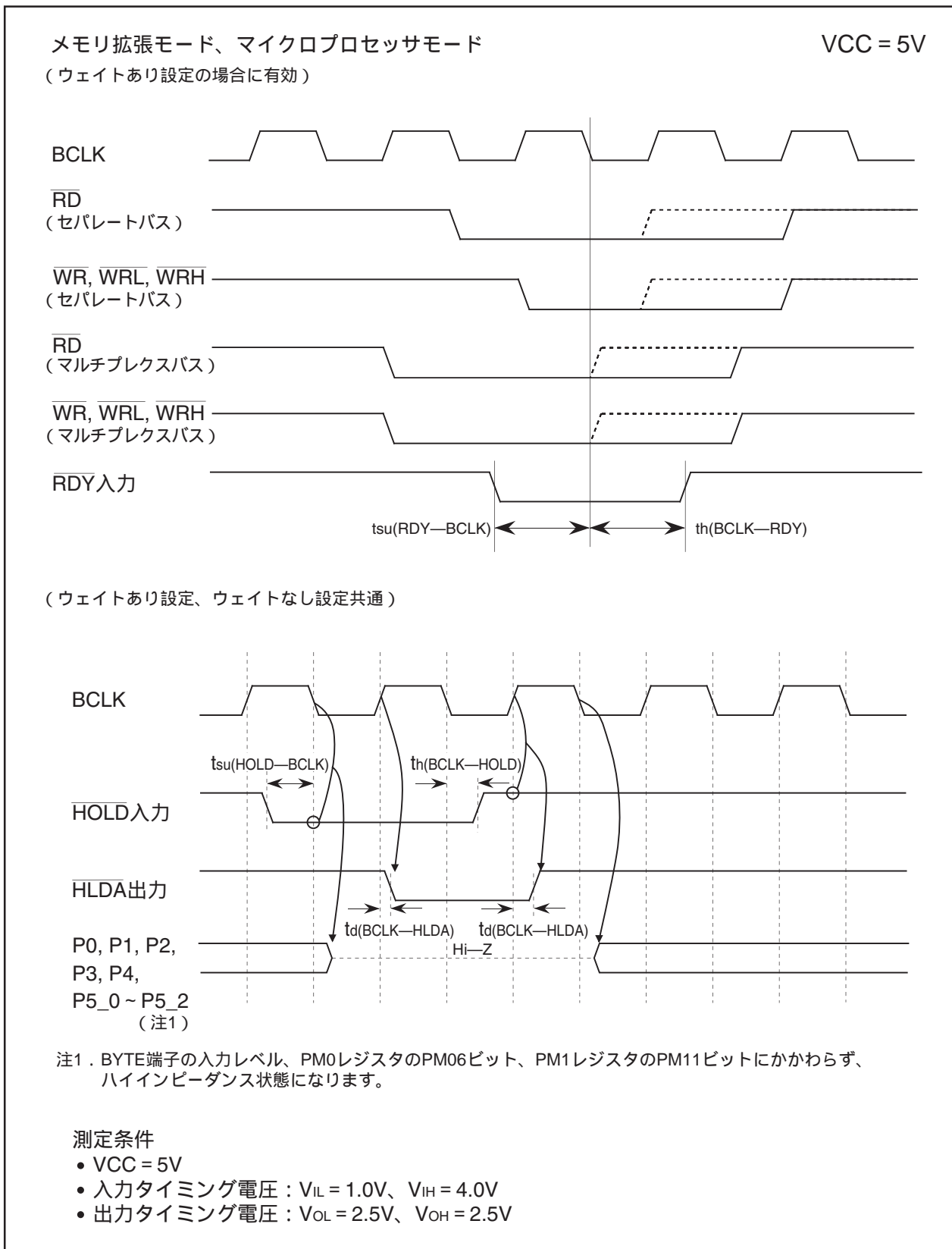


図22.5 タイミング図(2)

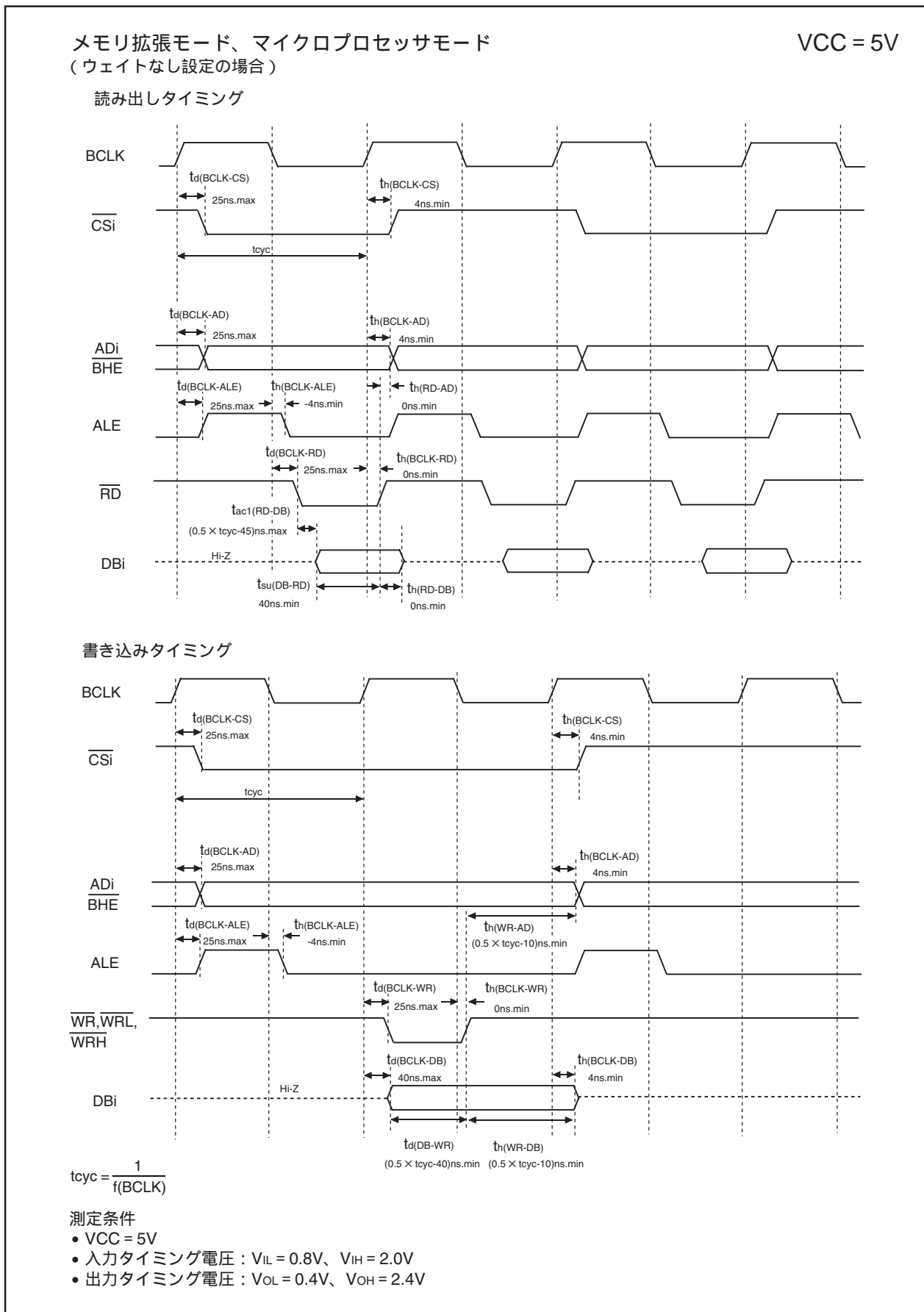


図22.6 タイミング図(3)

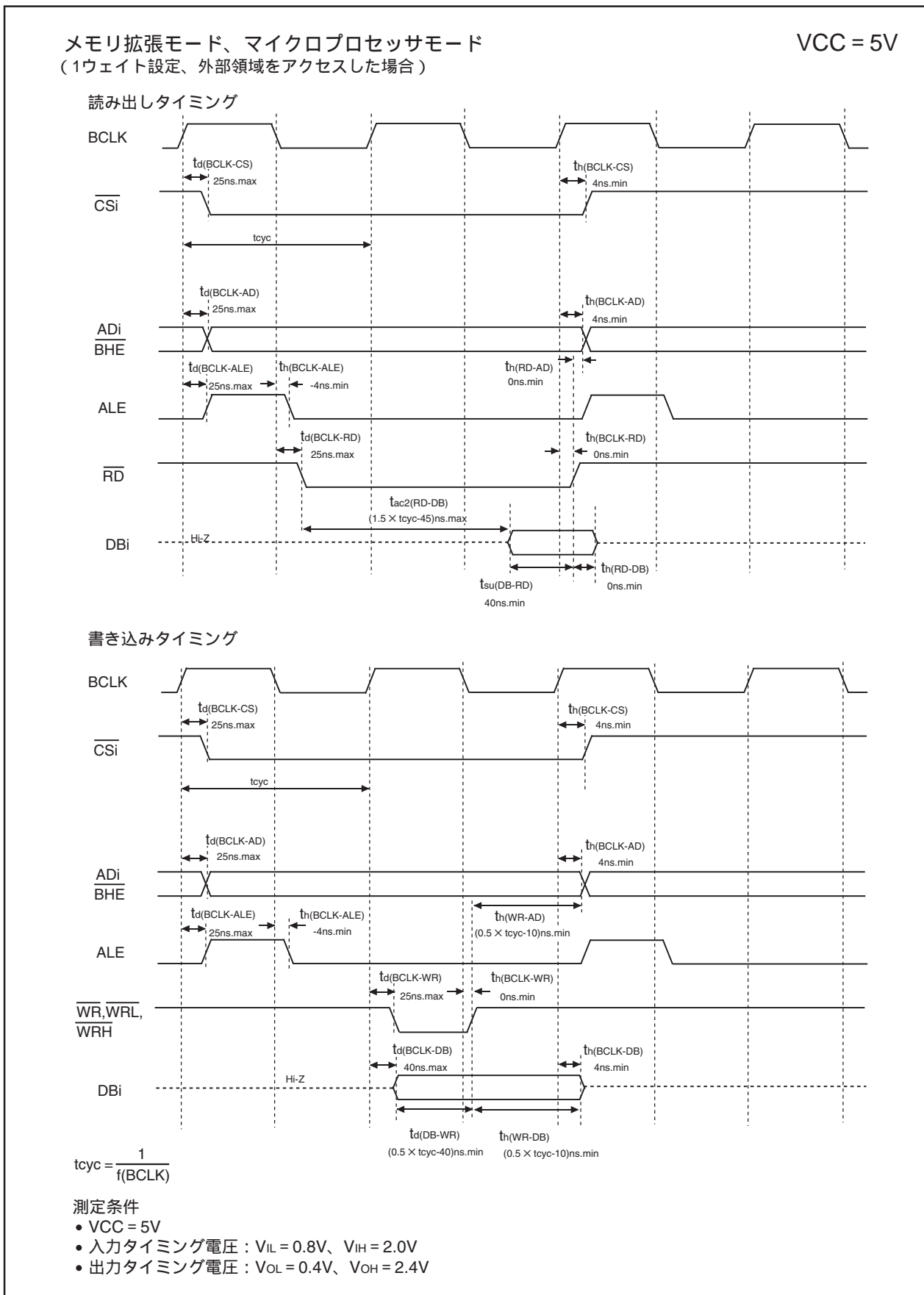


図22.7 タイミング図(4)

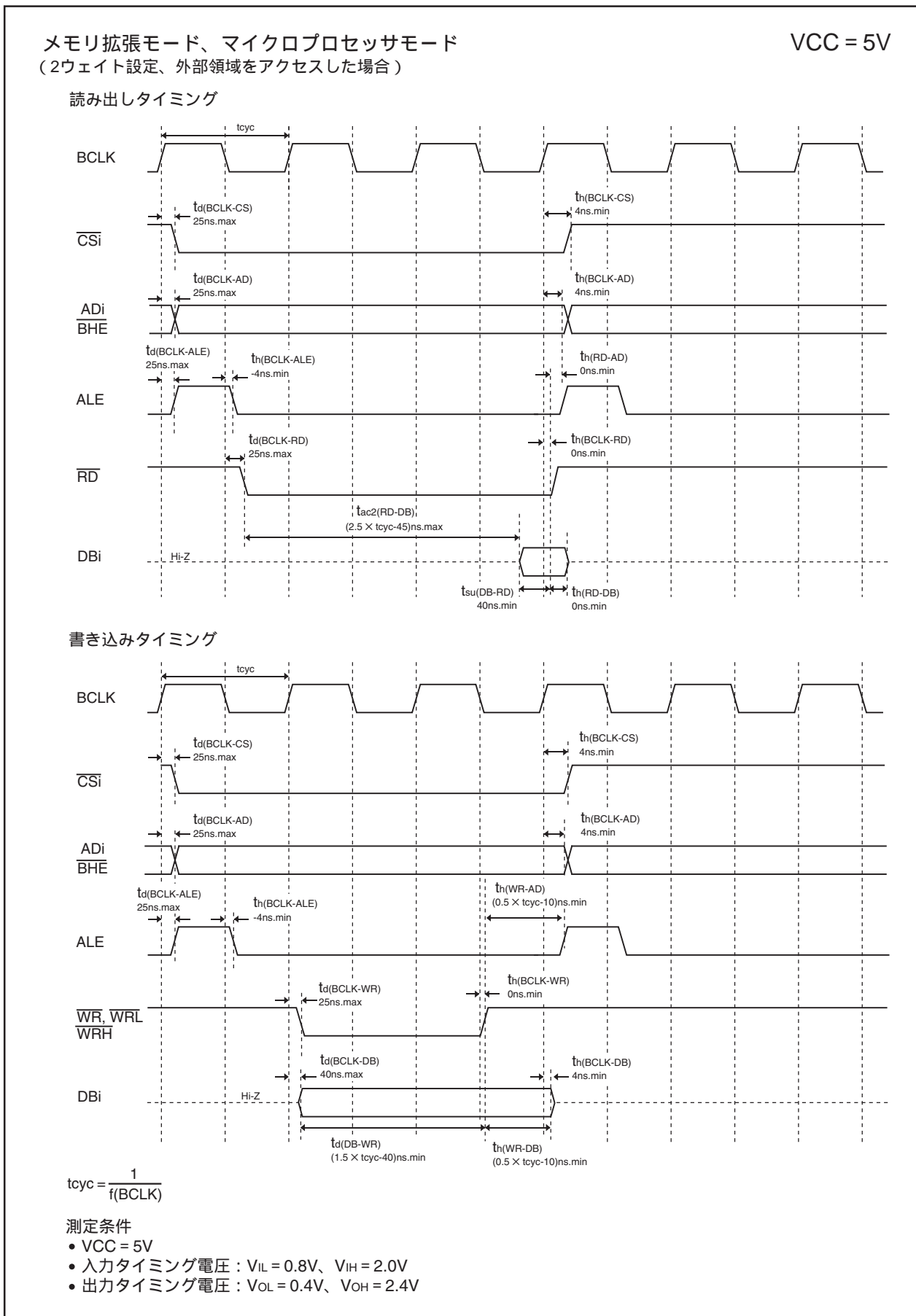


図22.8 タイミング図(5)

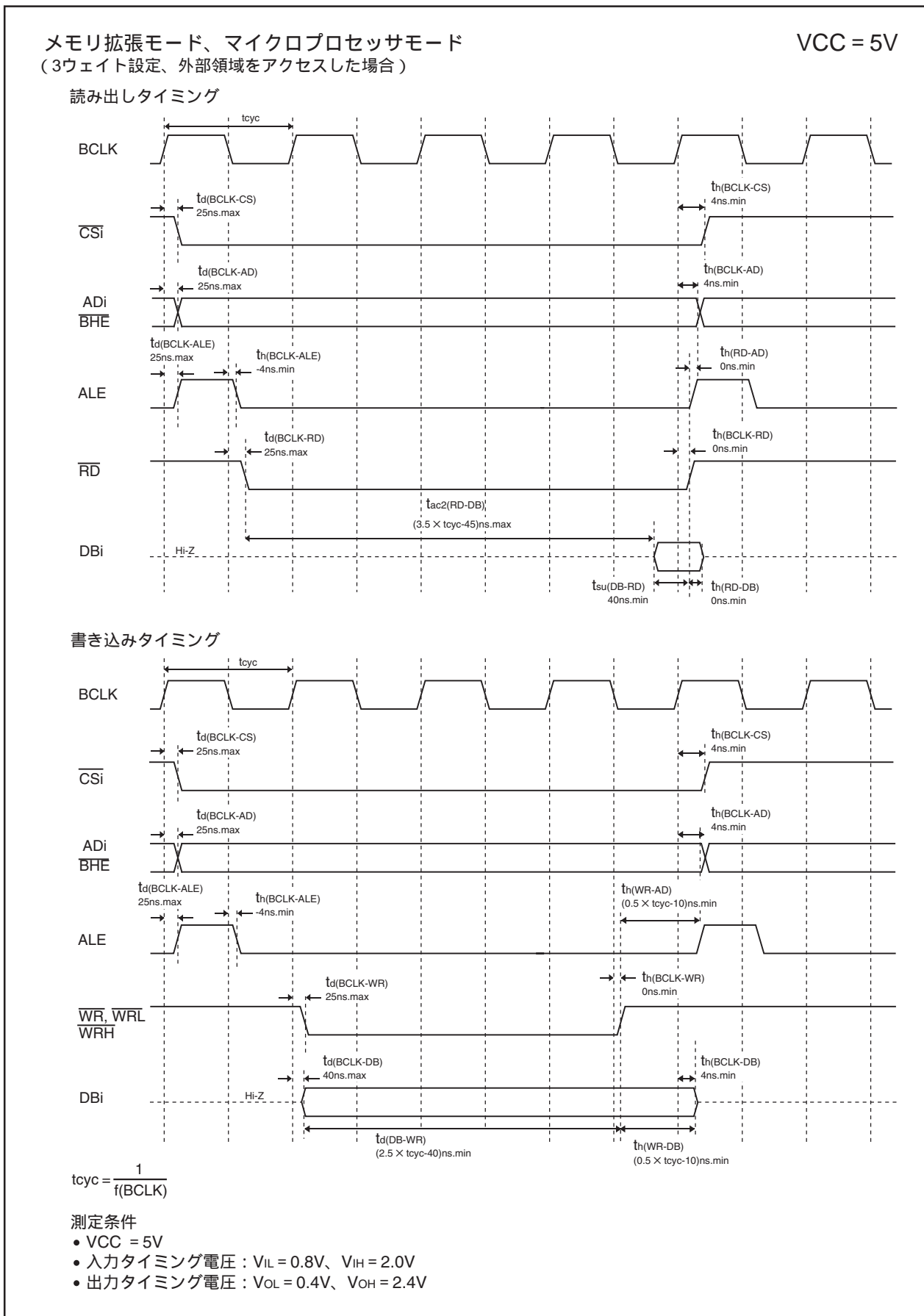


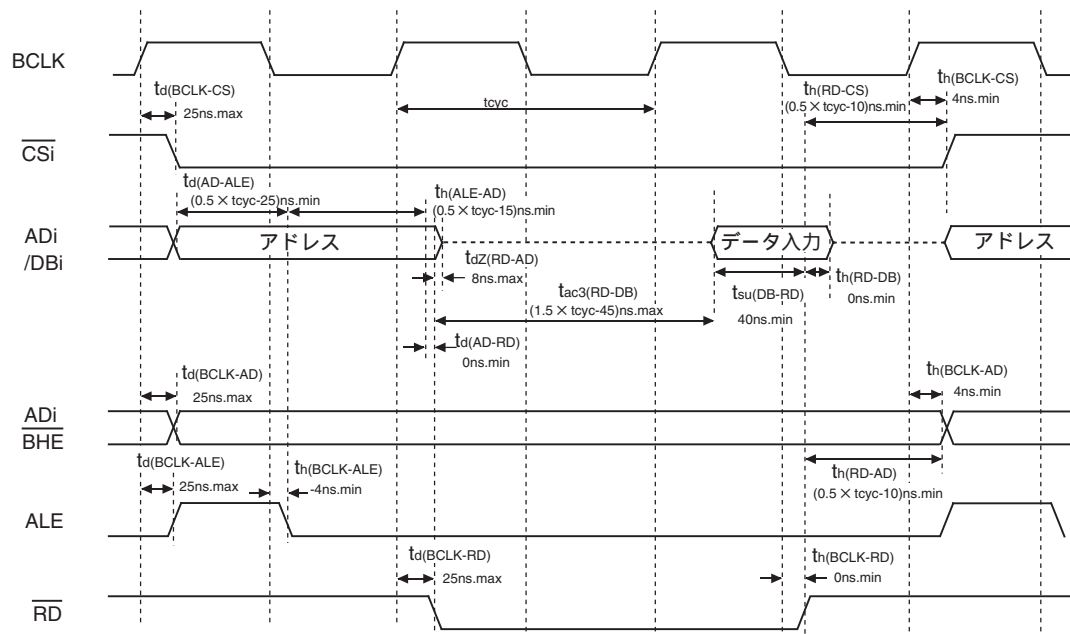
図22.9 タイミング図(6)

## メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード

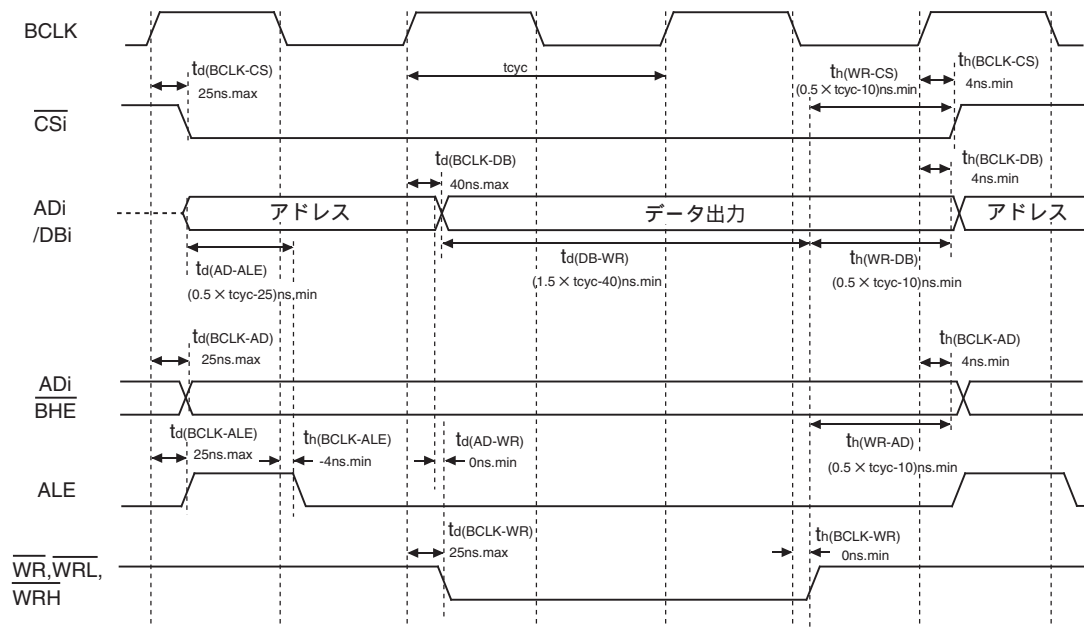
VCC = 5V

(1ウェイト設定または2ウェイト設定、外部領域をアクセスし、かつマルチプレクスバスを使用した場合)

## 読み出しタイミング



## 書き込みタイミング



$$t_{cyc} = \frac{1}{f(\text{BCLK})}$$

## 測定条件

- VCC = 5V
- 入力タイミング電圧:  $V_{IL} = 0.8V$ ,  $V_{IH} = 2.0V$
- 出力タイミング電圧:  $V_{OL} = 0.4V$ ,  $V_{OH} = 2.4V$

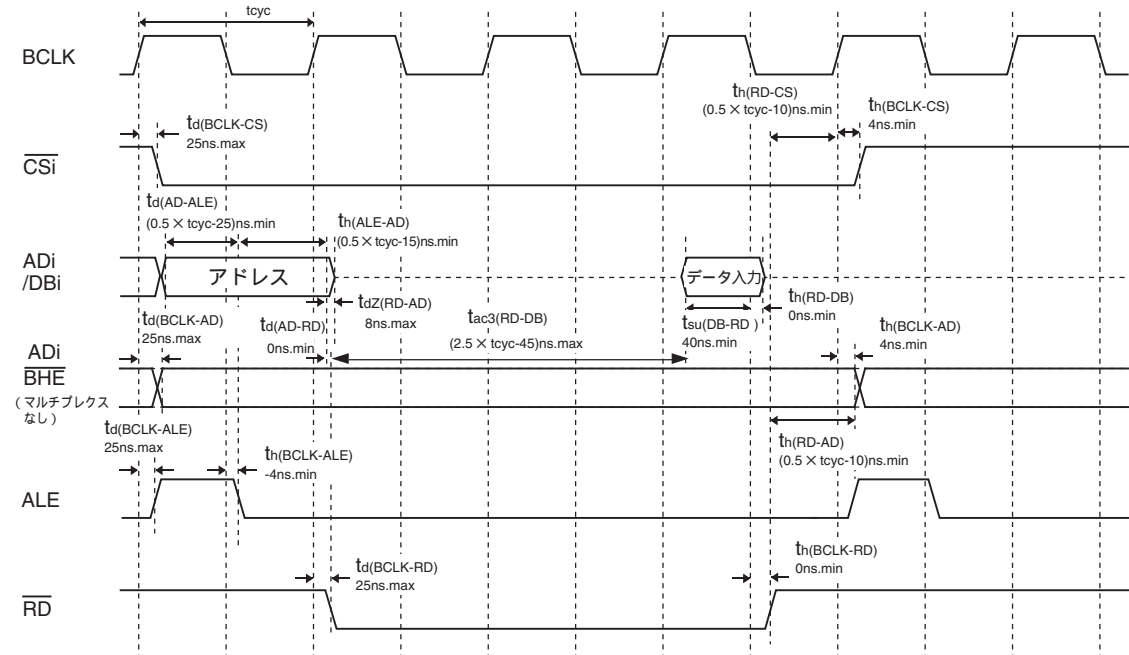
図22.10 タイミング図(7)



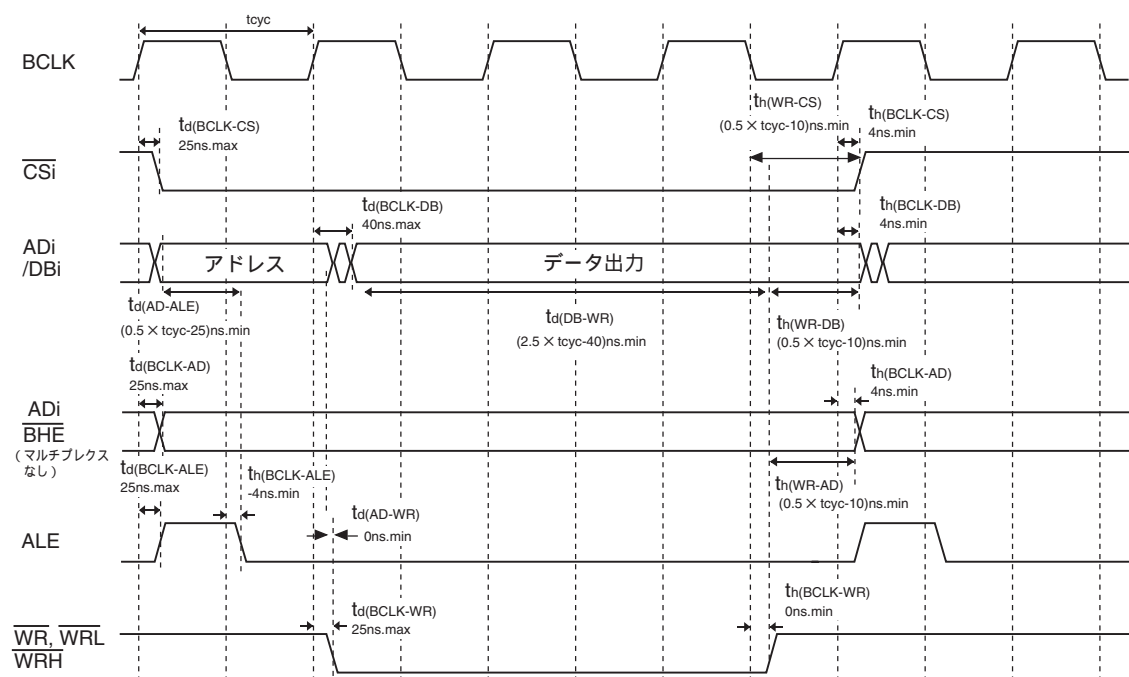
メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード  
(3ウェイト設定、外部領域をアクセスし、かつマルチプレクスバスを使用した場合)

VCC = 5V

読み出しタイミング



書き込みタイミング



$$t_{cy} = \frac{1}{f(\text{BCLK})}$$

測定条件

- VCC = 5V
- 入力タイミング電圧:  $V_{IL} = 0.8V$ 、 $V_{IH} = 2.0V$
- 入力タイミング電圧:  $V_{OL} = 0.4V$ 、 $V_{OH} = 2.4V$

図22.11 タイミング図(8)

## 22.2 電気的特性 (Normal-ver.)

表22.26 絶対最大定格

記号	項目		条件	定格値	単位
V <sub>CC</sub>	電源電圧 (VCC1 = VCC2)		VCC = AVCC	- 0.3 ~ 6.5	V
AV <sub>CC</sub>	アナログ電源電圧		VCC = AVCC	- 0.3 ~ 6.5	V
V <sub>i</sub>	入力電圧	RESET, CNVSS, BYTE, P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, VREF, XIN		- 0.3 ~ VCC+0.3	V
		P7_1, P9_1		- 0.3 ~ 6.5	V
V <sub>o</sub>	出力電圧	P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XOUT		- 0.3 ~ VCC+0.3	V
		P7_1, P9_1		- 0.3 ~ 6.5	V
P <sub>d</sub>	消費電力		T <sub>opr</sub> = 25	700	mW
T <sub>opr</sub>	動作周囲温度	マイコン動作時		- 40 ~ 85	
		フラッシュメモリ書き込み消去時		0 ~ 60	
T <sub>stg</sub>	保存温度			- 65 ~ 150	

表22.27 推奨動作条件(1)(注1)

記号	項目	規格値			単位
		最小	標準	最大	
V <sub>CC</sub>	電源電圧 (V <sub>CC1</sub> = V <sub>CC2</sub> )	3.0	5.0	5.5	V
AV <sub>CC</sub>	アナログ電源電圧		V <sub>CC</sub>		V
V <sub>SS</sub>	電源電圧		0		V
AV <sub>SS</sub>	アナログ電源電圧		0		V
V <sub>IH</sub>	“H”入力電圧 P3_1 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE P7_1, P9_1 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (シングルチップモード時) P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (メモリ拡張、マイクロプロセッサモード時のデータ入力)	0.8V <sub>CC</sub>		V <sub>CC</sub>	V
		0.8V <sub>CC</sub>		6.5	V
		0.8V <sub>CC</sub>		V <sub>CC</sub>	V
		0.5V <sub>CC</sub>		V <sub>CC</sub>	V
V <sub>IL</sub>	“L”入力電圧 P3_1 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (シングルチップモード時) P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 (メモリ拡張、マイクロプロセッサモード時のデータ入力)	0		0.2V <sub>CC</sub>	V
		0		0.2V <sub>CC</sub>	V
		0		0.16V <sub>CC</sub>	V
I <sub>OH(peak)</sub>	“H”尖頭出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			- 10.0	mA
I <sub>OH(avg)</sub>	“H”平均出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			- 5.0	mA
I <sub>OL(peak)</sub>	“L”尖頭出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			10.0	mA
I <sub>OL(avg)</sub>	“L”平均出力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7			5.0	mA

注1. 指定のない場合は、V<sub>CC</sub> = 3.0 ~ 5.5V、T<sub>opr</sub> = - 40 ~ 85 です。

注2. 平均出力電流は100msの期間内での平均値です。

注3. ポートP0, P1, P2, P8\_6, P8\_7, P9, P10のI<sub>OL(peak)</sub>の合計は80mA以下、ポートP3, P4, P5, P6, P7, P8\_0 ~ P8\_4のI<sub>OL(peak)</sub>の合計は80mA以下、ポートP0, P1, P2のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下、ポートP3, P4, P5のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下、ポートP6, P7, P8\_0 ~ P8\_4のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下、ポートP8\_6, P8\_7, P9, P10のI<sub>OH(peak)</sub>の合計は-40mA以下にしてください。

表22.28 推奨動作条件 (2注1)

記号	項目			規格値			単位		
				最小	標準	最大			
f(XIN)	メインクロック入力 発振周波数(注2、3、4)	ウェイトなし	マスクROM版 フラッシュメモリ版	VCC = 3.0 ~ 5.5V		0	16	MHz	
f(XCIN)	サブクロック周波数						32.768	50	kHz
f(Ring)	オンチップオシレータ発振周波数						1		MHz
f(PLL)	PLLクロック発振周波数					16		24	MHz
f(BCLK)	CPU動作周波数			VCC = 3.0 ~ 5.5V		0		24	MHz
t <sub>su</sub> (PLL)	PLL周波数シンセサイザ安定待ち時間							20	ms
f(ripple)	電源リップル許容周波数 (VCC)							10	kHz
V <sub>P-P</sub> (ripple)	電源リップル許容振幅電圧			VCC = 5V				0.5	V
				VCC = 3.3V				0.3	
V <sub>CC</sub> (ΔV/ΔT)	電源リップル立ち上がり / 立ち下がり勾配			VCC = 5V				0.3	V/ms
				VCC = 3.3V				0.3	

注1. 指定のない場合は、VCC = 3.0 ~ 5.5V、Topr = - 40 ~ 85 です。

注2. メインクロック入力周波数と電源電圧の関係を右に示します。

注3. フラッシュメモリの書き込み/消去は、VCC = 3.3V ± 0.3VまたはVCC = 5.0V ± 0.5Vでしてください。

注4. 16MHzを超えて使用する場合は、PLLクロックを使用してください。  
使用できるPLLクロックの周波数は16MHz、20MHzまたは24MHzです。

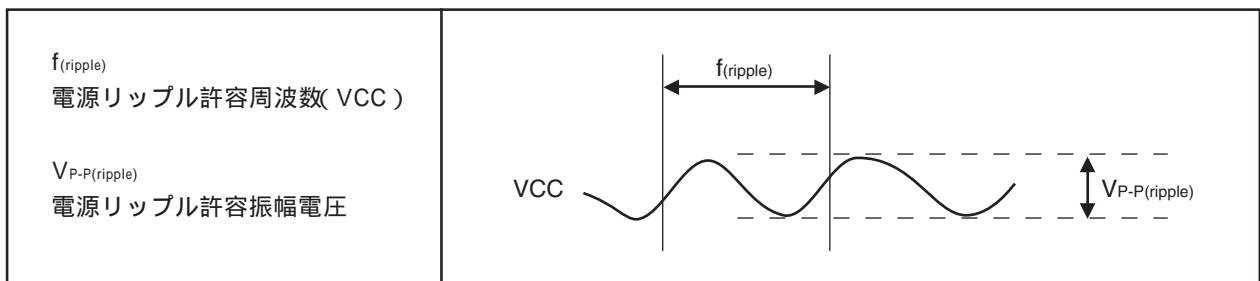
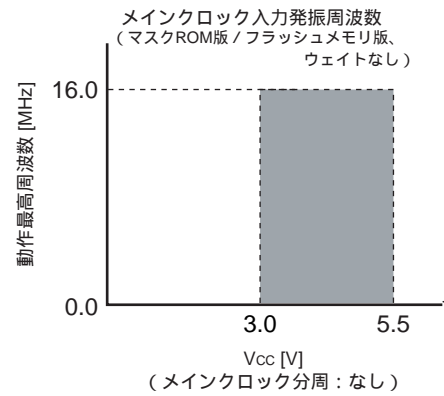


図22.12 電源変動のタイミング図

表22.29 A/D変換特性(注1)

記号	項目	測定条件	規格値			単位	
			最小	標準	最大		
-	分解能	VREF = VCC			10	Bits	
INL	積分非直線性 誤差	10ビット	VREF = VCC			±3	LSB
			= 5V			±7	LSB
		VREF = VCC			±5	LSB	
		= 3.3V			±7	LSB	
		8ビット	VREF = AVCC = VCC = 5V, 3.3V			±2	LSB
-	絶対精度	10ビット	VREF = VCC			±3	LSB
			= 5V			±7	LSB
		VREF = VCC			±5	LSB	
		= 3.3V			±7	LSB	
		8ビット	VREF = AVCC = VCC = 5V, 3.3V			±2	LSB
DNL	微分非直線性誤差				±1	LSB	
-	オフセット誤差				±3	LSB	
-	ゲイン誤差				±3	LSB	
R <sub>LADDER</sub>	ラダー抵抗	VREF = VCC	10		40	k	
t <sub>CONV</sub>	変換時間(10ビット) サンプル&ホールドあり	VREF = VCC = 5V, AD = 10MHz	3.3			μs	
	変換時間(8ビット) サンプル&ホールドあり	VREF = VCC = 5V, AD = 10MHz	2.8			μs	
t <sub>SAMP</sub>	サンプリング時間		0.3			μs	
V <sub>REF</sub>	基準電圧		2.0		V <sub>CC</sub>	V	
V <sub>IA</sub>	アナログ入力電圧		0		V <sub>REF</sub>	V	

注1. 指定のない場合は、VCC = AVCC = VREF = 3.3 ~ 5.5V、VSS = AVSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 です。

注2. ADの周波数は10MHz以下にしてください。

注3. サンプル&ホールドなしの場合、注2の制限に加え ADの周波数は250kHz以上にしてください。  
サンプル&ホールドありの場合、注2の制限に加え ADの周波数は1MHz以上にしてください。

表22.30 D/A変換特性(注1)

記号	項目	測定条件	規格値			単位
			最小	標準	最大	
-	分解能				8	Bits
-	絶対精度				1.0	%
t <sub>su</sub>	設定時間				3	μs
R <sub>O</sub>	出力抵抗		4	10	20	k
I <sub>VREF</sub>	基準電源入力電流	(注2)			1.5	mA

注1. 指定のない場合は、VCC = VREF = 3.3 ~ 5.5V、VSS = AVSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 です。

注2. D/Aコンバータ1本使用、使用していないD/AコンバータのDAiレジスタ(i=0, 1)の値が"00h"の場合です。A/Dコンバータのラダー抵抗分は除きます。また、ADCON1レジスタでVREF未接続とした場合でも、D/AコンバータのI<sub>VREF</sub>は流れます。

表22.31 電源回路のタイミング特性

記号	項目	測定条件	規格値			単位
			最小	標準	最大	
$t_{d(P-R)}$	電源投入時内部電源安定時間	VCC = 3.0 ~ 5.5 V			2	ms
$t_{d(R-S)}$	STOP解除時間				150	$\mu s$
$t_{d(W-S)}$	低消費電力モードウェイトモード解除時間				150	$\mu s$

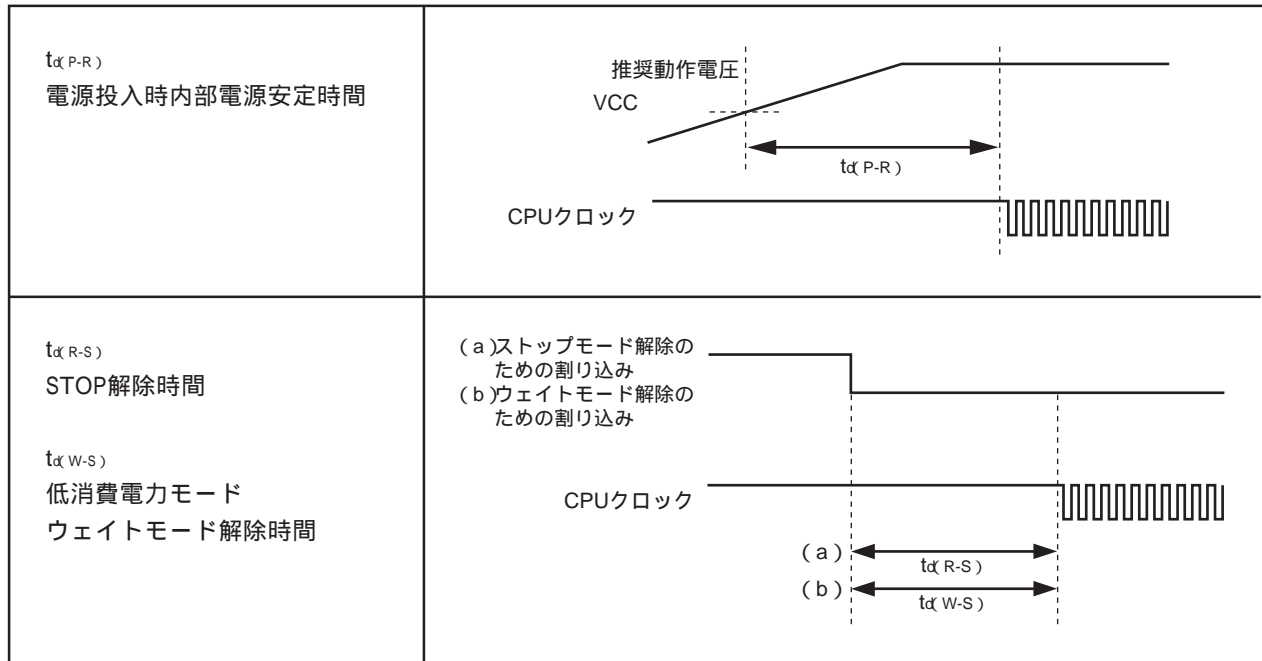


図22.13 電源回路のタイミング図

表22.32 電気的特性 (1注1)

VCC = 5V

記号	項目	測定条件	規格値			単位
			最小	標準	最大	
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OH</sub> = - 5mA	V <sub>CC</sub> -2.0		V <sub>CC</sub>	V
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OH</sub> = - 200 μA	V <sub>CC</sub> -0.3		V <sub>CC</sub>	V
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧 XOUT	HIGHPOWER		3.0	V <sub>CC</sub>	V
		LOWPOWER		3.0	V <sub>CC</sub>	
	“H”出力電圧 XCOUT	HIGHPOWER	無負荷時		2.5	V
		LOWPOWER	無負荷時		1.6	
V <sub>OL</sub>	“L”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OL</sub> = 5mA			2.0	V
V <sub>OL</sub>	“L”出力電圧 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OL</sub> = 200 μA			0.45	V
V <sub>OL</sub>	“L”出力電圧 XOUT	HIGHPOWER			2.0	V
		LOWPOWER			2.0	
	“L”出力電圧 XCOUT	HIGHPOWER	無負荷時		0	V
		LOWPOWER	無負荷時		0	
V <sub>T+</sub> -V <sub>T-</sub>	ヒステリシス HOLD, RDY, TA0IN ~ TA4IN, TB0IN ~ TB5IN, INT0 ~ INT5, NMI, ADTRG, CTS0 ~ CTS2, SCL0 ~ SCL2, SDA0 ~ SDA2, CLK0 ~ CLK3, TA0OUT ~ TA4OUT, K10 ~ K13, RXD0 ~ RXD2, SIN3		0.2		1.0	V
V <sub>T+</sub> -V <sub>T-</sub>	ヒステリシス RESET		0.2		2.5	V
I <sub>IH</sub>	“H”入力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE	V <sub>I</sub> = 5V			5.0	μA
I <sub>IL</sub>	“L”入力電流 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE	V <sub>I</sub> = 0V			-5.0	μA
R <sub>PULLUP</sub>	プルアップ抵抗 P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	V <sub>I</sub> = 0V	30	50	170	k
R <sub>FIXIN</sub>	帰還抵抗 XIN			1.5		M
R <sub>FIXCIN</sub>	帰還抵抗 XCIN			15		M
V <sub>RAM</sub>	RAM保持電圧	ストップモード時	2.0			V

注1. 指定のない場合は、VCC = 4.2 ~ 5.5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85、f (BCLK) = 24MHzです。

表22.33 電気的特性 ( 2頁注1 )

記号	項目		測定条件		規格値			単位
					最小	標準	最大	
I <sub>cc</sub>	電源電流 ( VCC = 3.0 ~ 5.5V )	シングルチップモード で、出力端子は開放、 その他の端子はVSS	マスクROM	f(BCLK) = 24MHz、 PLL動作時、分周なし		20	36	mA
				オンチップオシレータ 発振動作時、分周なし		1		mA
			フラッシュメモリ	f(BCLK) = 24MHz、 PLL動作時、分周なし		22	38	mA
				オンチップオシレータ 発振動作時、分周なし		1.8		mA
			フラッシュメモリ プログラム	f(BCLK) = 10MHz、 VCC = 5V		15		mA
			フラッシュメモリ イレーズ	f(BCLK) = 10MHz、 VCC = 5V		25		mA
			マスクROM	f(BCLK) = 32kHz、 低消費電力モード時 ROM上 (注2)		25		μA
			フラッシュメモリ	f(BCLK) = 32kHz、 低消費電力モード時 RAM上 (注2)		25		μA
				f(BCLK) = 32kHz、 低消費電力モード時 フラッシュメモリ上 (注2)		420		μA
				マスクROM フラッシュメモリ	オンチップオシレータ 発振動作、 ウェイトモード時		50	
				f(BCLK) = 32kHz、 ウェイトモード時(注3)、 発振能力High		8.5		μA
				f(BCLK) = 32kHz、 ウェイトモード時(注3)、 発振能力Low		3.0		μA
				ストップモード時、 Topr = 25 °C		0.8	3.0	μA

注1 . 指定のない場合は、VCC = 3.0 ~ 5.5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 、 f ( BCLK ) = 24MHzです。

注2 . 実行するプログラムが存在するメモリを示します。

注3 . fC32にてタイマ1本を動作させている状態です。



## タイミング必要条件

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.34 外部クロック入力( XIN入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub>	外部クロック入力サイクル時間	62.5		ns
t <sub>w(H)</sub>	外部クロック入力“H”パルス幅	25		ns
t <sub>w(L)</sub>	外部クロック入力“L”パルス幅	25		ns
t <sub>r</sub>	外部クロック立ち上がり時間		15	ns
t <sub>f</sub>	外部クロック立ち下がり時間		15	ns

表22.35 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>ac1</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( ウェイトなし設定 )		( 注1 )	ns
t <sub>ac2</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( ウェイトあり設定 )		( 注2 )	ns
t <sub>ac3</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( マルチプレクスバス領域をアクセスした場合 )		( 注3 )	ns
t <sub>su</sub> (DB-RD)	データ入力セットアップ時間	40		ns
t <sub>su</sub> (RDY-BCLK)	RDY入力セットアップ時間	30		ns
t <sub>su</sub> (HOLD-BCLK)	HOLD入力セットアップ時間	40		ns
t <sub>h</sub> (RD-DB)	データ入力ホールド時間	0		ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RDY)	RDY入力ホールド時間	0		ns
t <sub>h</sub> (BCLK-HOLD)	HOLD入力ホールド時間	0		ns

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 45 [\text{ns}]$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 45 [\text{ns}] \quad n \text{は1ウェイト設定の場合“ 2 ”、2ウェイト設定の場合“ 3 ”、3ウェイト設定の場合“ 4 ”}$$

注3 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 45 [\text{ns}] \quad n \text{は2ウェイト設定の場合“ 2 ”、3ウェイト設定の場合“ 3 ”}$$

## タイミング必要条件

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.36 タイマA入力( イベントカウンタモードのカウンタ入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	100		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	40		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	40		ns

表22.37 タイマA入力( タイマモードのゲーティング入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	400		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	200		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	200		ns

表22.38 タイマA入力( ワンショットタイマモードの外部トリガ入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	200		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	100		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	100		ns

表22.39 タイマA入力( パルス幅変調モードの外部トリガ入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	100		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	100		ns

表22.40 タイマA入力( イベントカウンタモードのアップダウン入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (UP)	TAiOUT入力サイクル時間	2000		ns
t <sub>w</sub> (UPH)	TAiOUT入力“ H ”パルス幅	1000		ns
t <sub>w</sub> (UPL)	TAiOUT入力“ L ”パルス幅	1000		ns
t <sub>su</sub> (UP-TIN)	TAiOUT入力セットアップ時間	400		ns
t <sub>h</sub> (TIN-UP)	TAiOUT入力ホールド時間	400		ns

表22.41 タイマA入力( イベントカウンタモードの二相パルス入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	800		ns
t <sub>su</sub> (TAIN-TAOUT)	TAiOUT入力セットアップ時間	200		ns
t <sub>su</sub> (TAOUT-TAIN)	TAiIN入力セットアップ時間	200		ns

## タイミング必要条件

VCC = 5V

(指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 )

表22.42 タイマB入力( イベントカウンタモードのカウンタ入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間(片エッジカウント)	100		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅(片エッジカウント)	40		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅(片エッジカウント)	40		ns
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間(両エッジカウント)	200		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅(両エッジカウント)	80		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅(両エッジカウント)	80		ns

表22.43 タイマB入力(パルス周期測定モード)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間	400		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅	200		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅	200		ns

表22.44 タイマB入力(パルス幅測定モード)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間	400		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅	200		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅	200		ns

表22.45 A/Dトリガ入力

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (AD)	ADTRG入力サイクル時間(トリガ可能最小)	1000		ns
t <sub>w</sub> (ADL)	ADTRG入力“L”パルス幅	125		ns

表22.46 シリアルインタフェース

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (CK)	CLKi入力サイクル時間	200		ns
t <sub>w</sub> (CKH)	CLKi入力“H”パルス幅	100		ns
t <sub>w</sub> (CKL)	CLKi入力“L”パルス幅	100		ns
t <sub>d</sub> (C-Q)	TXDi出力遅延時間		80	ns
t <sub>h</sub> (C-Q)	TXDiホールド時間	0		ns
t <sub>su</sub> (D-C)	RXDi入力セットアップ時間	70		ns
t <sub>h</sub> (C-D)	RXDi入力ホールド時間	90		ns

表22.47 外部割り込みINTi入力

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>w</sub> (INH)	INTi入力“H”パルス幅	250		ns
t <sub>w</sub> (INL)	INTi入力“L”パルス幅	250		ns

## スイッチング特性

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.48 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード( ウェイトなし設定の場合 )

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.14		25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		0		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間			15	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間		- 4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )( 注3 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		( 注2 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )( 注3 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間		40	ns	

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]} \quad f(\text{BCLK}) \text{ は } 12.5\text{MHz以下}$$

注3 . この規格は出力がオフするタイミングを示しており、データバスの保持時間を示すものではありません。データバスの保持時間は付加容量やプルアップ(プルダウン) 抵抗値によって異なります。

右図の回路でデータバスの保持時間は、

$$t = -CR \times \ln(1 - V_{OL} / V_{CC})$$

で表されます。例えば、

$$V_{OL} = 0.2 V_{CC}, C = 30 \text{ pF}, R = 1\text{k}$$

とすると、出力「L」レベルの保持時間は

$$t = -30 \text{ pF} \times 1 \text{ k} \times \ln(1 - 0.2 V_{CC} / V_{CC}) = 6.7 \text{ ns}$$

となります。

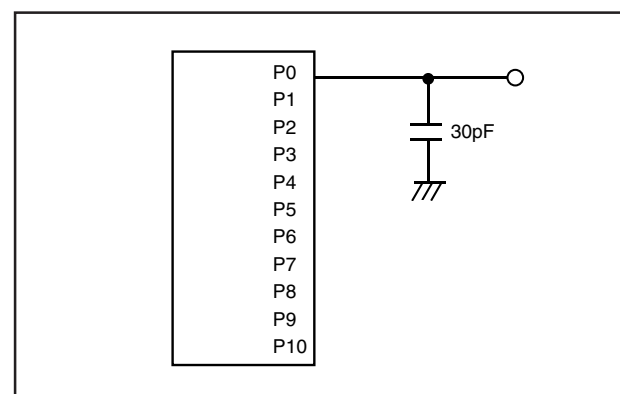
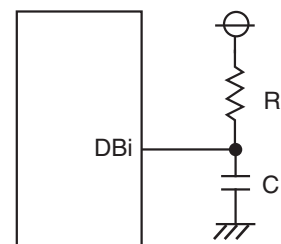


図22.14 ポートP0～P10の測定回路

## スイッチング特性

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.49 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード( 1~3ウェイト設定、外部領域をアクセスした場合 )

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.14		25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		0		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間			15	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間		- 4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )( 注3 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		( 注2 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )( 注3 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間		40	ns	

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]}$$

nは1ウェイト設定の場合“ 1 ”、2ウェイト設定の場合“ 2 ”、  
3ウェイト設定の場合“ 3 ”  
n = 1の場合は、f( BCLK )は12.5MHz以下

注3 . この規格は出力がオフするタイミングを示しており、データバスの保持時間を示すものではありません。データバスの保持時間は付加容量やプルアップ( プルダウン ) 抵抗値によって異なります。

右図の回路でデータバスの保持時間は、

$$t = - CR \times \ln( 1 - V_{OL} / V_{CC} )$$

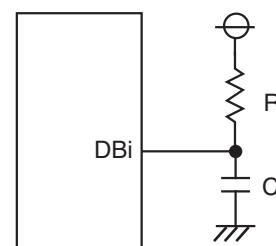
で表されます。例えば、

$$V_{OL} = 0.2 V_{CC}, C = 30 \text{ pF}, R = 1k$$

とすると、出力“ L ”レベルの保持時間は

$$t = - 30 \text{ pF} \times 1k \times \ln( 1 - 0.2 V_{CC} / V_{CC} ) = 6.7 \text{ ns}$$

となります。



## スイッチング特性

VCC = 5V

( 指定のない場合は、VCC = 5V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.50 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード  
( 2、3ウェイト設定、外部領域をアクセスし、かつマルチプレクスバスを選択した場合 )

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.14		25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-CS)	チップセレクト出力保持時間( RD基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-CS)	チップセレクト出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		( 注2 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間			40	ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間( BCLK基準 )			15	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間( BCLK基準 )		- 4		ns
t <sub>d</sub> (AD-ALE)	ALE信号出力遅延時間( アドレス基準 )		( 注3 )		ns
t <sub>h</sub> (ALE-AD)	ALE信号出力保持時間( アドレス基準 )	( 注4 )		ns	
t <sub>d</sub> (AD-RD)	アドレス後RD信号出力遅延時間	0		ns	
t <sub>d</sub> (AD-WR)	アドレス後WR信号出力遅延時間	0		ns	
t <sub>dZ</sub> (RD-AD)	アドレス出力フローティング開始時間		8	ns	

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]} \quad n \text{ は 2ウェイト設定の場合“ 2 ”、3ウェイト設定の場合“ 3 ”}$$

注3 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 25 \text{ [ns]}$$

注4 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 15 \text{ [ns]}$$

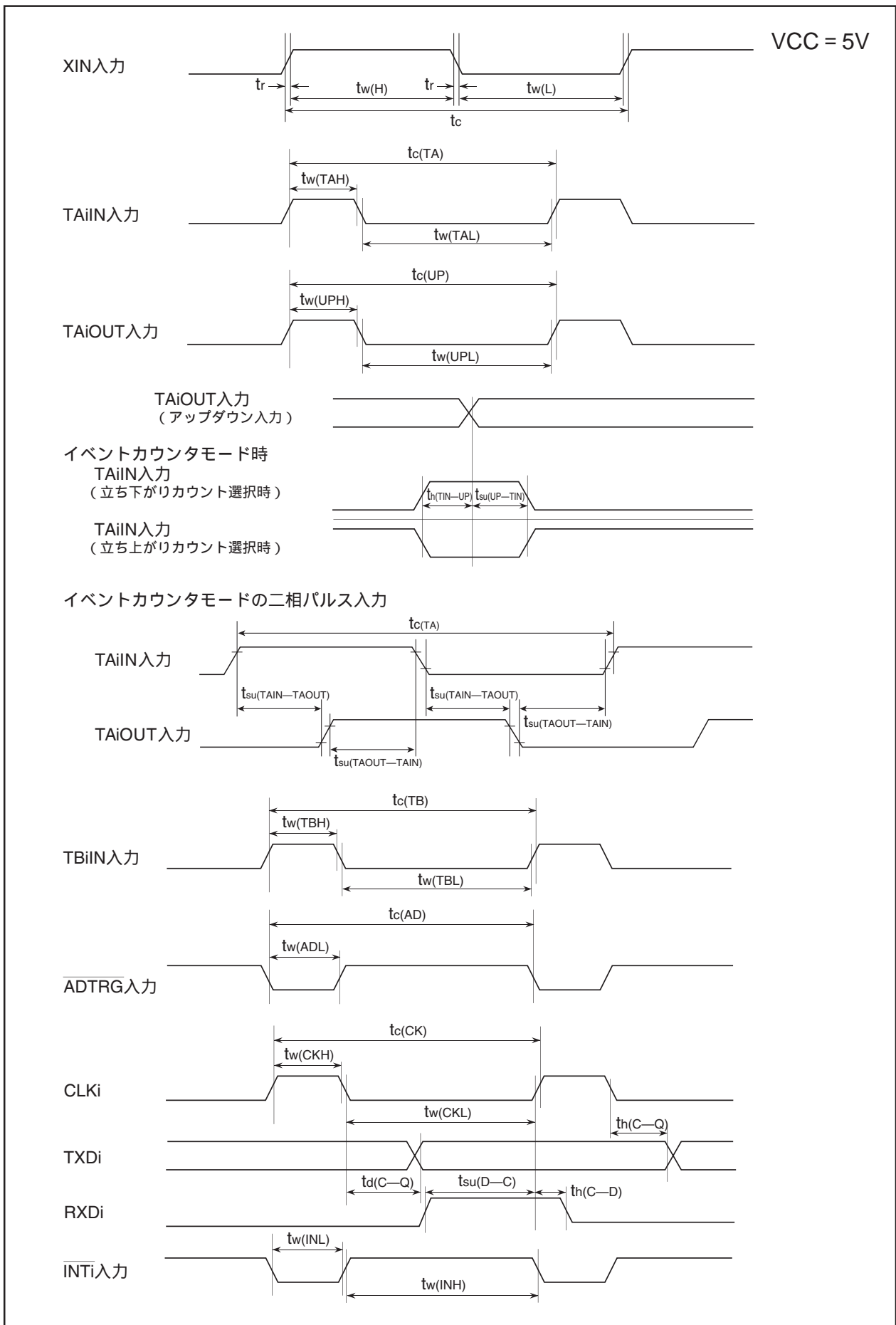


図22.15 タイミング図(1)

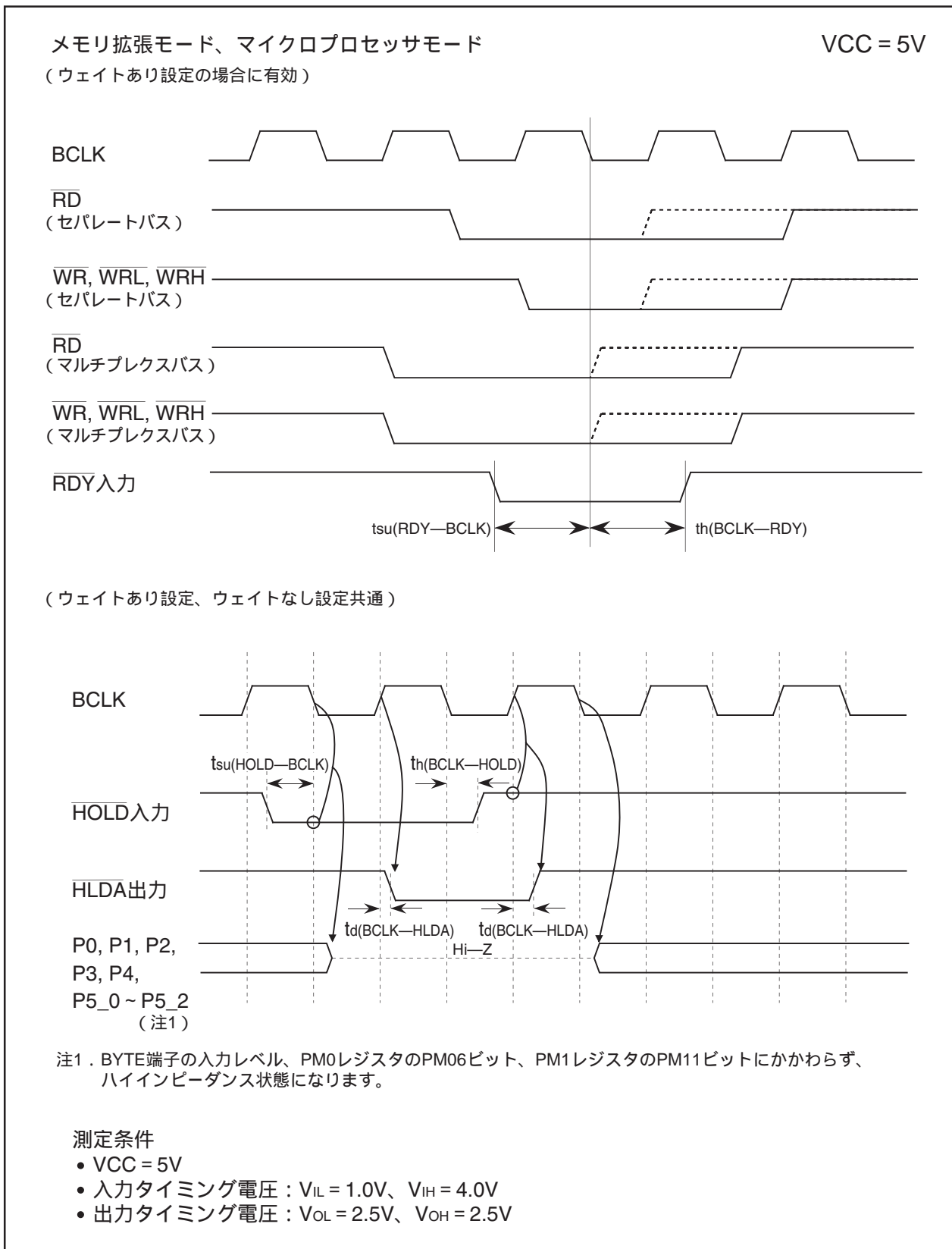


図22.16 タイミング図(2)



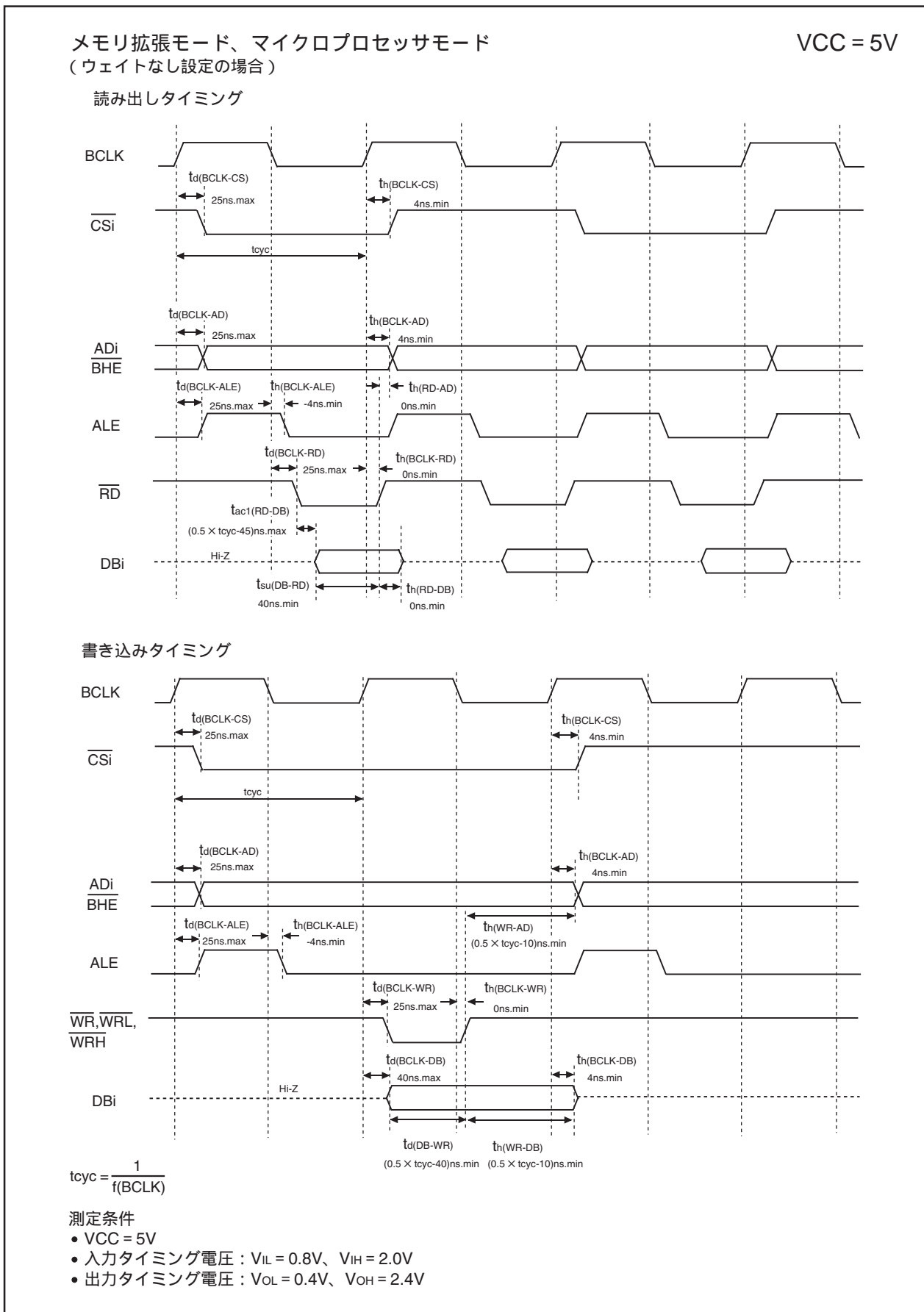


図22.17 タイミング図(3)

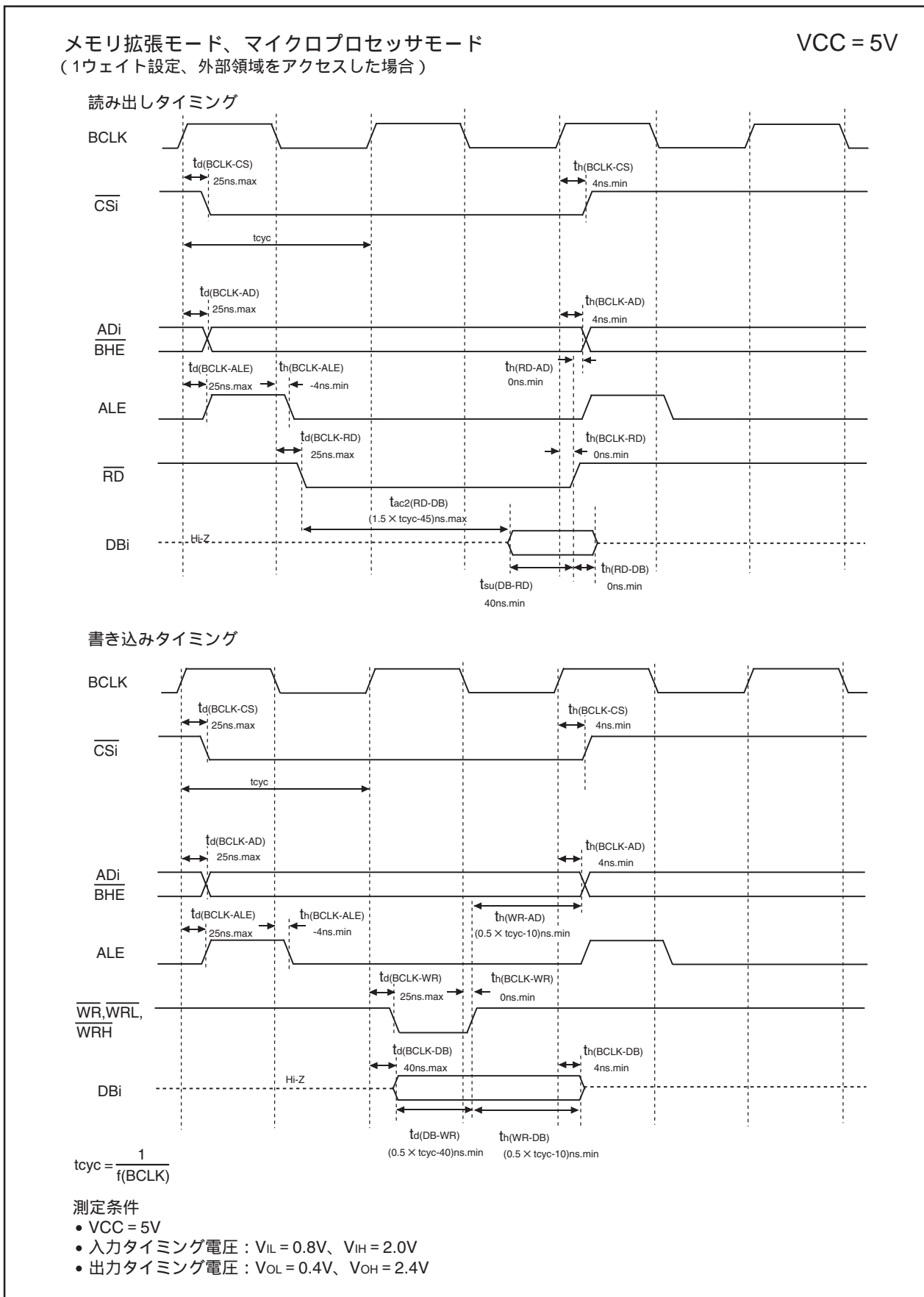


図22.18 タイミング図(4)

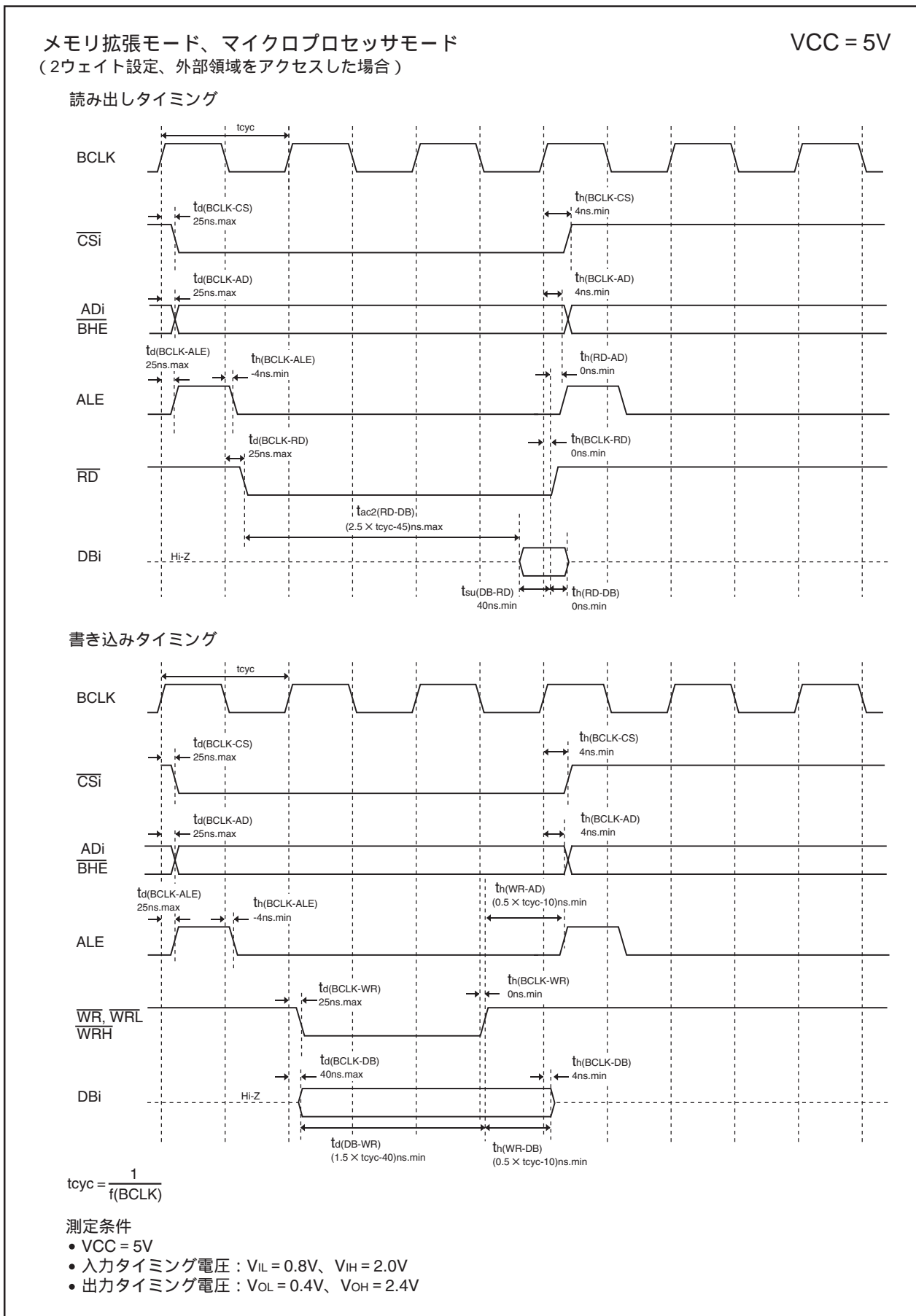


図22.19 タイミング図(5)

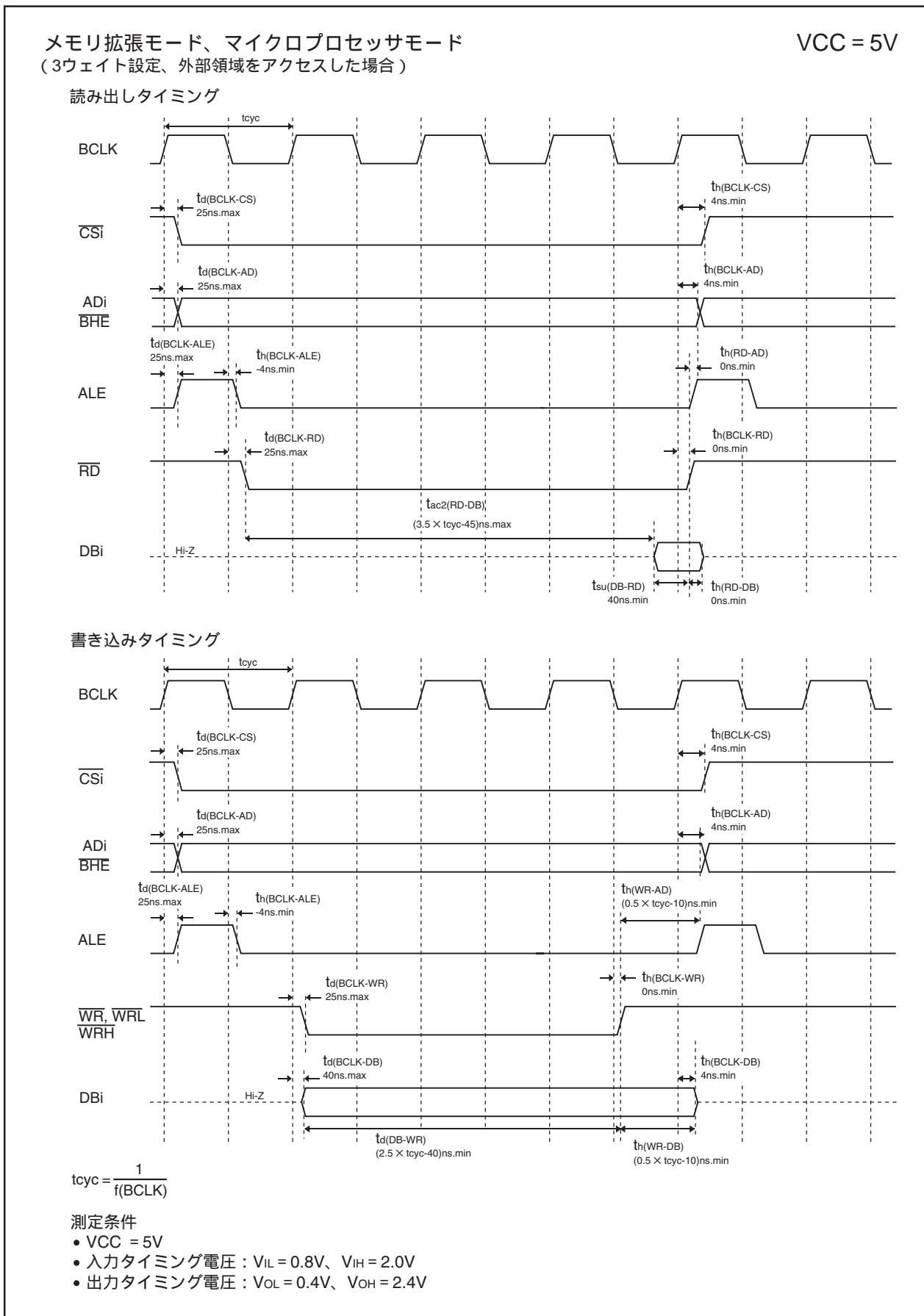


図22.20 タイミング図(6)

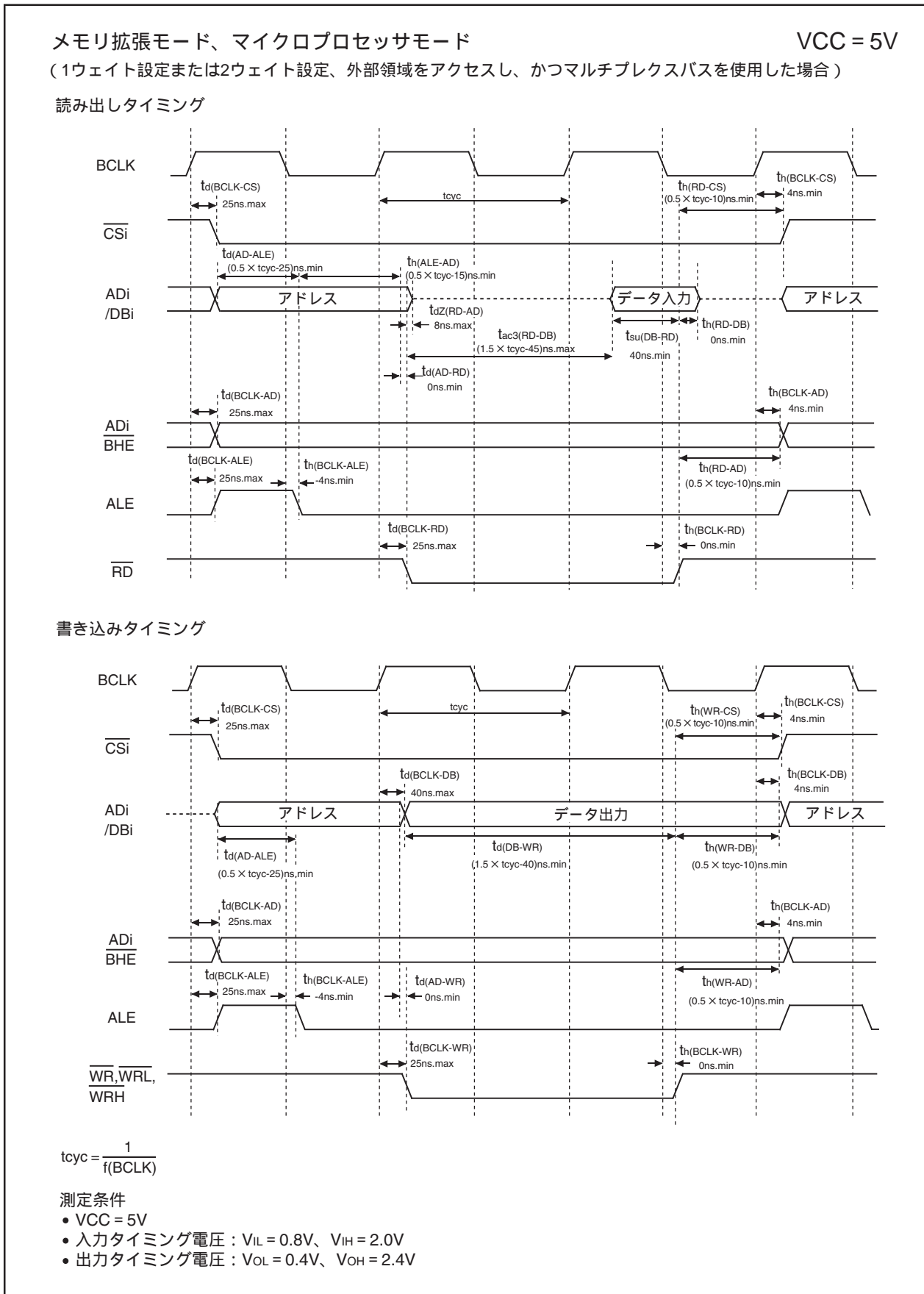
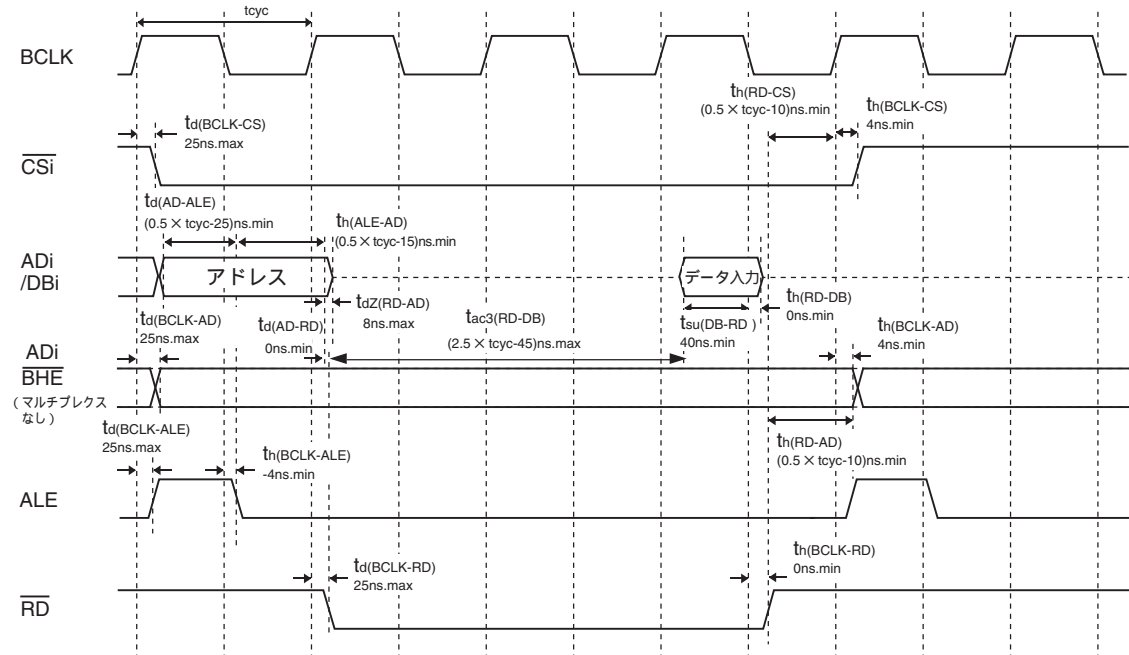


図22.21 タイミング図(7)

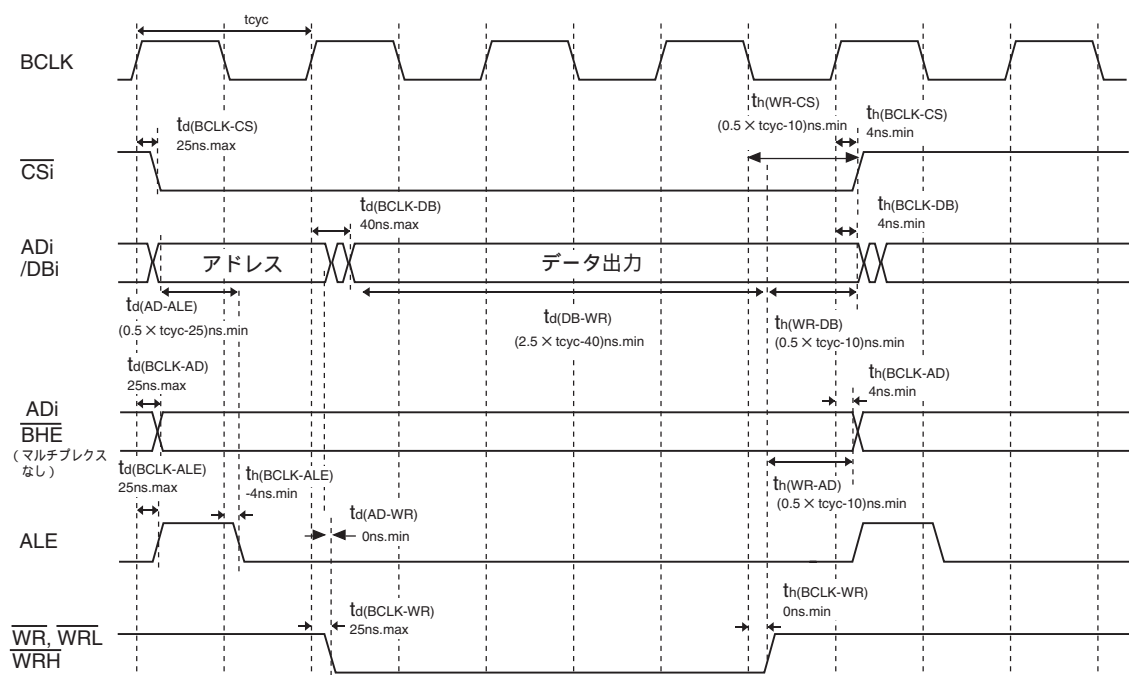
メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード  
 (3ウェイト設定、外部領域をアクセスし、かつマルチプレクスバスを使用した場合)

VCC = 5V

読み出しタイミング



書き込みタイミング



$$t_{cy} = \frac{1}{f(\text{BCLK})}$$

測定条件

- VCC = 5V
- 入力タイミング電圧:  $V_{IL} = 0.8V$ ,  $V_{IH} = 2.0V$
- 入力タイミング電圧:  $V_{OL} = 0.4V$ ,  $V_{OH} = 2.4V$

図22.22 タイミング図(8)

表22.51 電気的特性 (注1)

VCC = 3.3V

記号	項目		測定条件	規格値			単位
				最小	標準	最大	
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧	P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OH</sub> = - 1mA	V <sub>CC</sub> -0.5		V <sub>CC</sub>	V
V <sub>OH</sub>	“H”出力電圧	XOUT	HIGHPOWER	I <sub>OH</sub> = - 0.1mA	V <sub>CC</sub> -0.5	V <sub>CC</sub>	V
			LOWPOWER	I <sub>OH</sub> = - 50 μA	V <sub>CC</sub> -0.5	V <sub>CC</sub>	
	“H”出力電圧	XCOUT	HIGHPOWER	無負荷時		2.5	V
			LOWPOWER	無負荷時		1.6	
V <sub>OL</sub>	“L”出力電圧	P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	I <sub>OL</sub> = 1mA			0.5	V
V <sub>OL</sub>	L”出力電圧	XOUT	HIGHPOWER	I <sub>OL</sub> = 0.1mA		0.5	V
			LOWPOWER	I <sub>OL</sub> = 50 μA		0.5	
	“L”出力電圧	XCOUT	HIGHPOWER	無負荷時		0	V
			LOWPOWER	無負荷時		0	
V <sub>T+</sub> -V <sub>T-</sub>	ヒステリシス	HOLD, RDY, TA0IN ~ TA4IN, TB0IN ~ TB5IN, INT0 ~ INT5, NMI, ADTRG, CTS0 ~ CTS2, SCL0 ~ SCL2, SDA0 ~ SDA2, CLK0 ~ CLK3, TA0OUT ~ TA4OUT, KI0 ~ KI3, RXD0 ~ RXD2, SIN3		0.2		0.8	V
V <sub>T+</sub> -V <sub>T-</sub>	ヒステリシス	RESET		0.2		1.8	V
I <sub>IH</sub>	“H”入力電流	P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE	V <sub>I</sub> = 3.3V			4.0	μA
I <sub>IL</sub>	“L”入力電流	P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_7, P9_0 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7, XIN, RESET, CNVSS, BYTE	V <sub>I</sub> = 0V			-4.0	μA
R <sub>PULLUP</sub>	プルアップ抵抗	P0_0 ~ P0_7, P1_0 ~ P1_7, P2_0 ~ P2_7, P3_0 ~ P3_7, P4_0 ~ P4_7, P5_0 ~ P5_7, P6_0 ~ P6_7, P7_0, P7_2 ~ P7_7, P8_0 ~ P8_4, P8_6, P8_7, P9_0, P9_2 ~ P9_7, P10_0 ~ P10_7	V <sub>I</sub> = 0V	50	100	500	k
R <sub>IXIN</sub>	帰還抵抗	XIN			3.0		M
R <sub>IXCIN</sub>	帰還抵抗	XCIN			25		M
V <sub>RAM</sub>	RAM保持電圧		ストップモード時	2.0			V

注1. 指定のない場合は、VCC = 3.0 ~ 3.6V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85、f (BCLK) = 24MHzです。

## タイミング必要条件

VCC = 3.3V

( 指定のない場合は、VCC = 3.3V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.52 外部クロック入力( XIN入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub>	外部クロック入力サイクル時間	62.5		ns
t <sub>w(H)</sub>	外部クロック入力“ H ”パルス幅	25		ns
t <sub>w(L)</sub>	外部クロック入力“ L ”パルス幅	25		ns
t <sub>r</sub>	外部クロック立ち上がり時間		15	ns
t <sub>f</sub>	外部クロック立ち下がり時間		15	ns

表22.53 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>ac1</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( ウェイトなし設定 )		( 注1 )	ns
t <sub>ac2</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( ウェイトあり設定 )		( 注2 )	ns
t <sub>ac3</sub> (RD-DB)	データ入力アクセス時間( マルチプレクスバス領域をアクセスした場合 )		( 注3 )	ns
t <sub>su</sub> (DB-RD)	データ入力セットアップ時間	50		ns
t <sub>su</sub> (RDY-BCLK)	RDY入力セットアップ時間	40		ns
t <sub>su</sub> (HOLD-BCLK)	HOLD入力セットアップ時間	50		ns
t <sub>h</sub> (RD-DB)	データ入力ホールド時間	0		ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RDY)	RDY入力ホールド時間	0		ns
t <sub>h</sub> (BCLK-HOLD)	HOLD入力ホールド時間	0		ns

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 60 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 60 \text{ [ns]} \quad n \text{ は 1 ウェイト設定の場合 " 2 "、2 ウェイト設定の場合 " 3 "、3 ウェイト設定の場合 " 4 "$$

注3 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 60 \text{ [ns]} \quad n \text{ は 2 ウェイト設定の場合 " 2 "、3 ウェイト設定の場合 " 3 "$$



## タイミング必要条件

VCC = 3.3V

( 指定のない場合は、VCC = 3.3V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.54 タイマA入力( イベントカウンタモードのカウンタ入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	150		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	60		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	60		ns

表22.55 タイマA入力( タイマモードのゲーティング入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	600		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	300		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	300		ns

表22.56 タイマA入力( ワンショットタイマモードの外部トリガ入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	300		ns
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	150		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	150		ns

表22.57 タイマA入力( パルス幅変調モードの外部トリガ入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>w</sub> (TAH)	TAiIN入力“ H ”パルス幅	150		ns
t <sub>w</sub> (TAL)	TAiIN入力“ L ”パルス幅	150		ns

表22.58 タイマA入力( イベントカウンタモードのアップダウン入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (UP)	TAiOUT入力サイクル時間	3000		ns
t <sub>w</sub> (UPH)	TAiOUT入力“ H ”パルス幅	1500		ns
t <sub>w</sub> (UPL)	TAiOUT入力“ L ”パルス幅	1500		ns
t <sub>su</sub> (UP-TIN)	TAiOUT入力セットアップ時間	600		ns
t <sub>h</sub> (TIN-UP)	TAiOUT入力ホールド時間	600		ns

表22.59 タイマA入力( イベントカウンタモードの二相パルス入力 )

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TA)	TAiIN入力サイクル時間	2		μs
t <sub>su</sub> (TAIN-TAOUT)	TAiOUT入力セットアップ時間	500		ns
t <sub>su</sub> (TAOUT-TAIN)	TAiIN入力セットアップ時間	500		ns

## タイミング必要条件

VCC = 3.3V

(指定のない場合は、VCC = 3.3V、VSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 )

表22.60 タイマB入力( イベントカウンタモードのカウンタ入力)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間(片エッジカウント)	150		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅(片エッジカウント)	60		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅(片エッジカウント)	60		ns
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間(両エッジカウント)	300		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅(両エッジカウント)	120		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅(両エッジカウント)	120		ns

表22.61 タイマB入力(パルス周期測定モード)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間	600		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅	300		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅	300		ns

表22.62 タイマB入力(パルス幅測定モード)

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (TB)	TBiIN入力サイクル時間	600		ns
t <sub>w</sub> (TBH)	TBiIN入力“H”パルス幅	300		ns
t <sub>w</sub> (TBL)	TBiIN入力“L”パルス幅	300		ns

表22.63 A/Dトリガ入力

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (AD)	ADTRG入力サイクル時間(トリガ可能最小)	1500		ns
t <sub>w</sub> (ADL)	ADTRG入力“L”パルス幅	200		ns

表22.64 シリアルインタフェース

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>c</sub> (CK)	CLKi入力サイクル時間	300		ns
t <sub>w</sub> (CKH)	CLKi入力“H”パルス幅	150		ns
t <sub>w</sub> (CKL)	CLKi入力“L”パルス幅	150		ns
t <sub>d</sub> (C-Q)	TXDi出力遅延時間		160	ns
t <sub>h</sub> (C-Q)	TXDiホールド時間	0		ns
t <sub>su</sub> (D-C)	RXDi入力セットアップ時間	100		ns
t <sub>h</sub> (C-D)	RXDi入力ホールド時間	90		ns

表22.65 外部割り込みINTi入力

記号	項目	規格値		単位
		最小	最大	
t <sub>w</sub> (INH)	INTi入力“H”パルス幅	380		ns
t <sub>w</sub> (INL)	INTi入力“L”パルス幅	380		ns

## スイッチング特性

VCC = 3.3V

(指定のない場合は、VCC = 3.3V、VSS = 0V、Topr = -40 ~ 85 )

表22.66 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード(ウェイトなし設定の場合)

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.23		30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		0		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		(注1)		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間		-4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )(注3)		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		(注2)		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )(注3)		(注1)		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間		40	ns	

注1. BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2. BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]} \quad f(\text{BCLK}) \text{ は } 12.5\text{MHz以下}$$

注3. この規格は出力がオフするタイミングを示しており、データバスの保持時間を示すものではありません。データバスの保持時間は付加容量やプルアップ(プルダウン)抵抗値によって異なります。

右図の回路でデータバスの保持時間は、

$$t = -CR \times \ln(1 - V_{OL} / V_{CC})$$

で表されます。例えば、

$$V_{OL} = 0.2 V_{CC}, C = 30 \text{ pF}, R = 1\text{k}$$

とすると、出力「L」レベルの保持時間は

$$t = -30 \text{ pF} \times 1 \text{ k} \times \ln(1 - 0.2 V_{CC} / V_{CC}) = 6.7 \text{ ns}$$

となります。

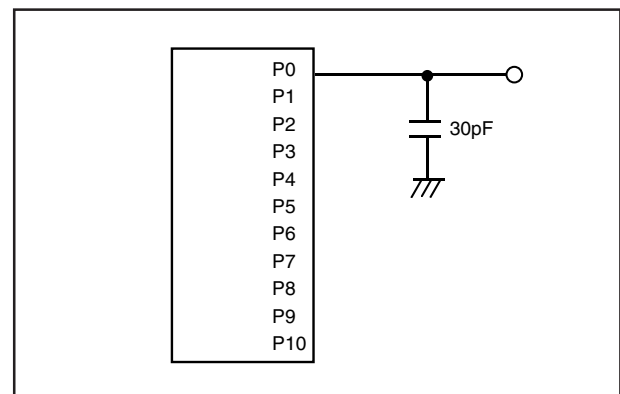
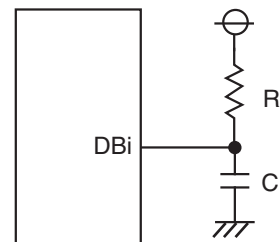


図22.23 ポートP0~P10の測定回路

## スイッチング特性

VCC = 3.3V

( 指定のない場合は、VCC = 3.3V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.67 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード( 1~3ウェイト設定、外部領域をアクセスした場合 )

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.23		30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		0		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間		- 4		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			30	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )( 注3 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		( 注2 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )( 注3 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間		40	ns	

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]}$$

nは1ウェイト設定の場合“ 1 ”、2ウェイト設定の場合“ 2 ”、  
3ウェイト設定の場合“ 3 ”  
n = 1の場合は、f( BCLK )は12.5MHz以下

注3 . この規格は出力がオフするタイミングを示しており、データバスの保持時間を示すものではありません。データバスの保持時間は付加容量やプルアップ( プルダウン ) 抵抗値によって異なります。

右図の回路でデータバスの保持時間は、

$$t = - CR \times \ln( 1 - V_{OL} / V_{CC} )$$

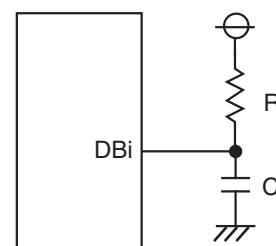
で表されます。例えば、

$$V_{OL} = 0.2 V_{CC}, C = 30 \text{ pF}, R = 1k$$

とすると、出力“ L ”レベルの保持時間は

$$t = - 30 \text{ pF} \times 1k \times \ln( 1 - 0.2 V_{CC} / V_{CC} ) = 6.7 \text{ ns}$$

となります。



## スイッチング特性

VCC = 3.3V

( 指定のない場合は、VCC = 3.3V、VSS = 0V、Topr = - 40 ~ 85 )

表22.68 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード  
( 2、3ウェイト設定、外部領域をアクセスし、かつマルチプレクスバスを選択した場合 )

記号	項目	測定条件	規格値		単位
			最小	最大	
t <sub>d</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力遅延時間	図22.23		50	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-AD)	アドレス出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-AD)	アドレス出力保持時間( RD基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-AD)	アドレス出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力遅延時間			50	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-CS)	チップセレクト出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>h</sub> (RD-CS)	チップセレクト出力保持時間( RD基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-CS)	チップセレクト出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力遅延時間			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-RD)	RD信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力遅延時間			40	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-WR)	WR信号出力保持時間		0		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-DB)	データ出力遅延時間( BCLK基準 )			50	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-DB)	データ出力保持時間( BCLK基準 )		4		ns
t <sub>d</sub> (DB-WR)	データ出力遅延時間( WR基準 )		( 注2 )		ns
t <sub>h</sub> (WR-DB)	データ出力保持時間( WR基準 )		( 注1 )		ns
t <sub>d</sub> (BCLK-HLDA)	HLDA出力遅延時間			40	ns
t <sub>d</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力遅延時間( BCLK基準 )			25	ns
t <sub>h</sub> (BCLK-ALE)	ALE信号出力保持時間( BCLK基準 )		- 4		ns
t <sub>d</sub> (AD-ALE)	ALE信号出力遅延時間( アドレス基準 )		( 注3 )		ns
t <sub>h</sub> (ALE-AD)	ALE信号出力保持時間( アドレス基準 )	( 注4 )		ns	
t <sub>d</sub> (AD-RD)	アドレス後RD信号出力遅延時間	0		ns	
t <sub>d</sub> (AD-WR)	アドレス後WR信号出力遅延時間	0		ns	
t <sub>dZ</sub> (RD-AD)	アドレス出力フローティング開始時間		8	ns	

注1 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 10 \text{ [ns]}$$

注2 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{(n - 0.5) \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 50 \text{ [ns]} \quad n \text{ は 2 ウェイト設定の場合 " 2 "、3 ウェイト設定の場合 " 3 "$$

注3 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 40 \text{ [ns]}$$

注4 . BCLKの周波数に応じて次の計算式で算出されます。

$$\frac{0.5 \times 10^9}{f(\text{BCLK})} - 15 \text{ [ns]}$$

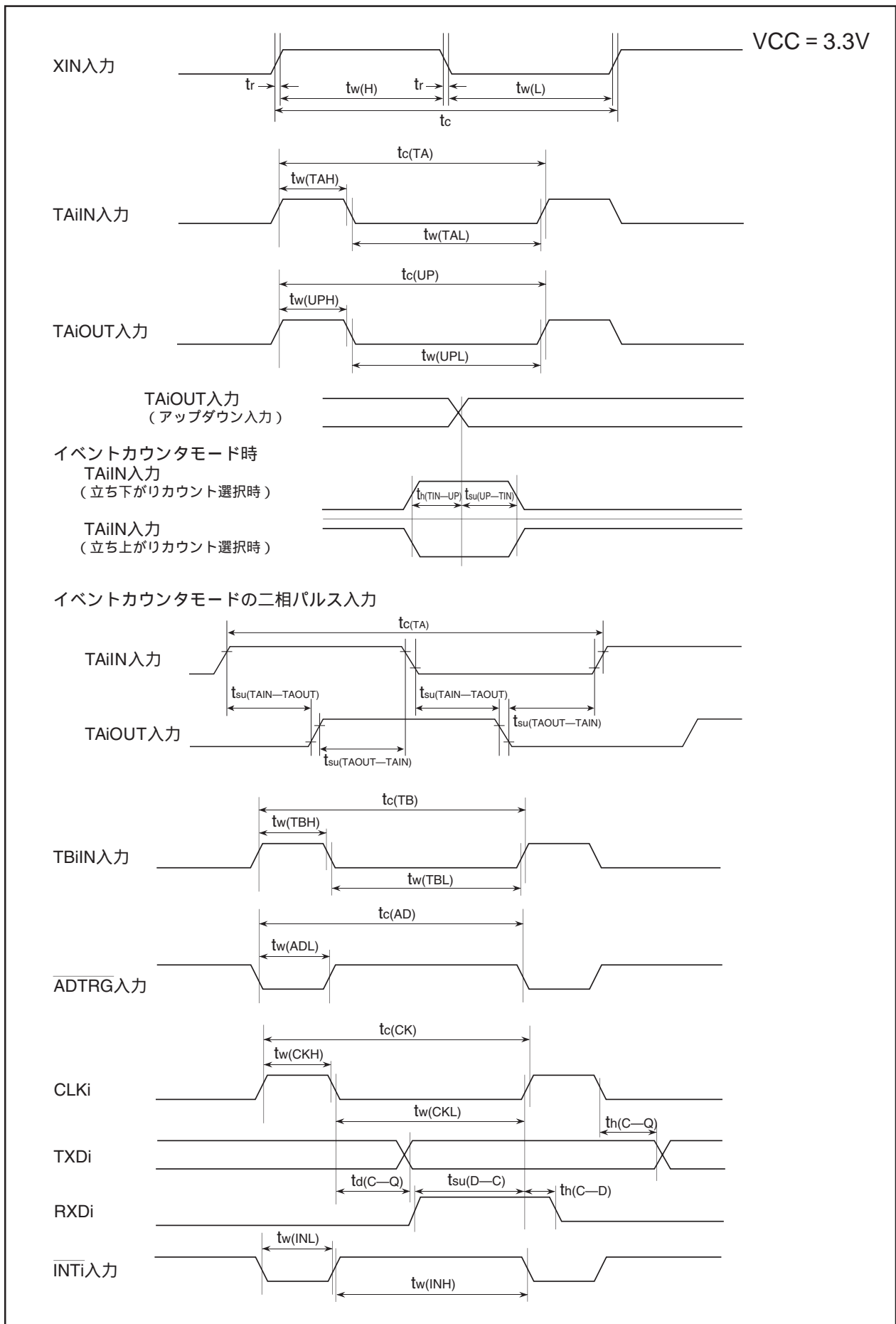


図22.24 タイミング図(1)

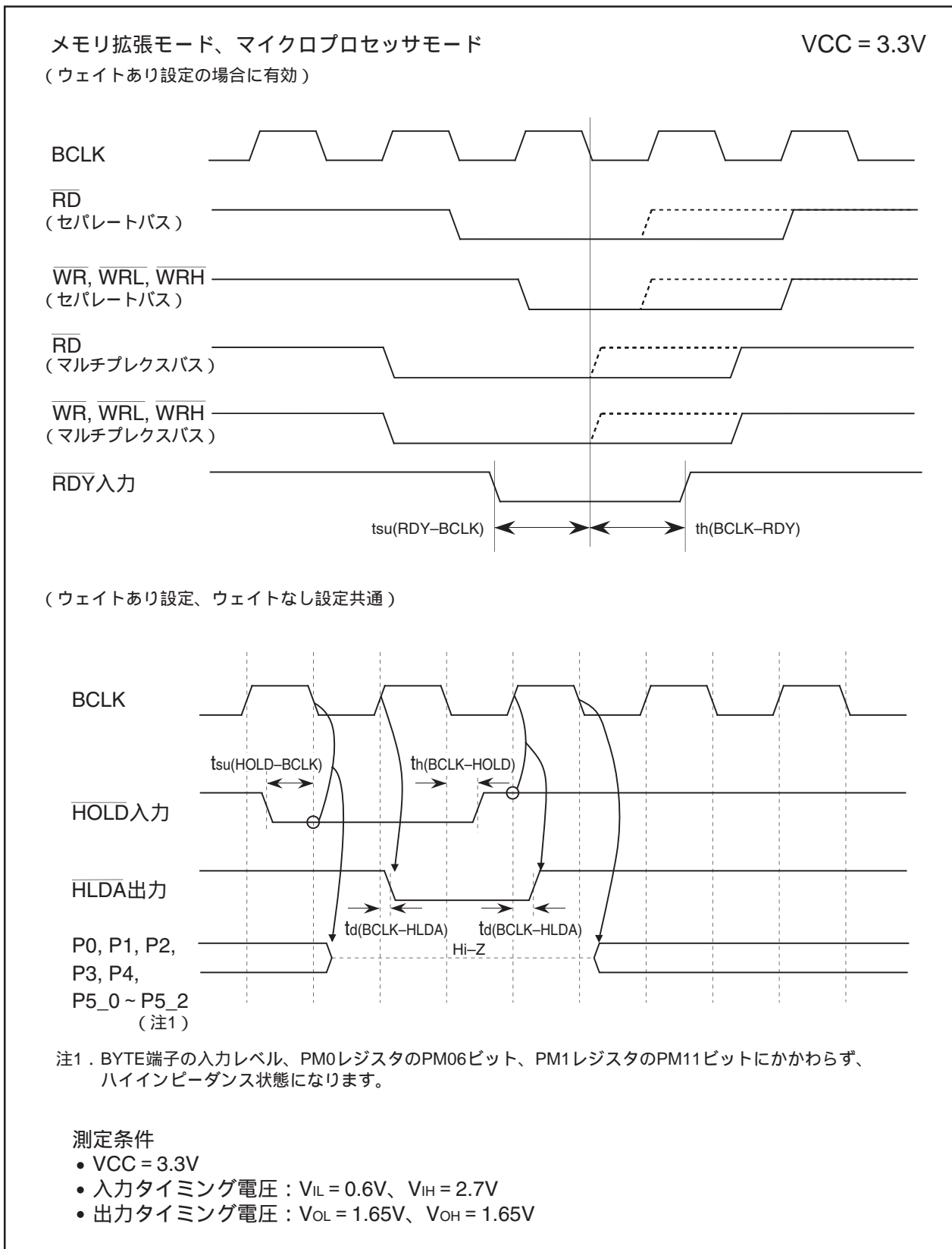


図22.25 タイミング図(2)

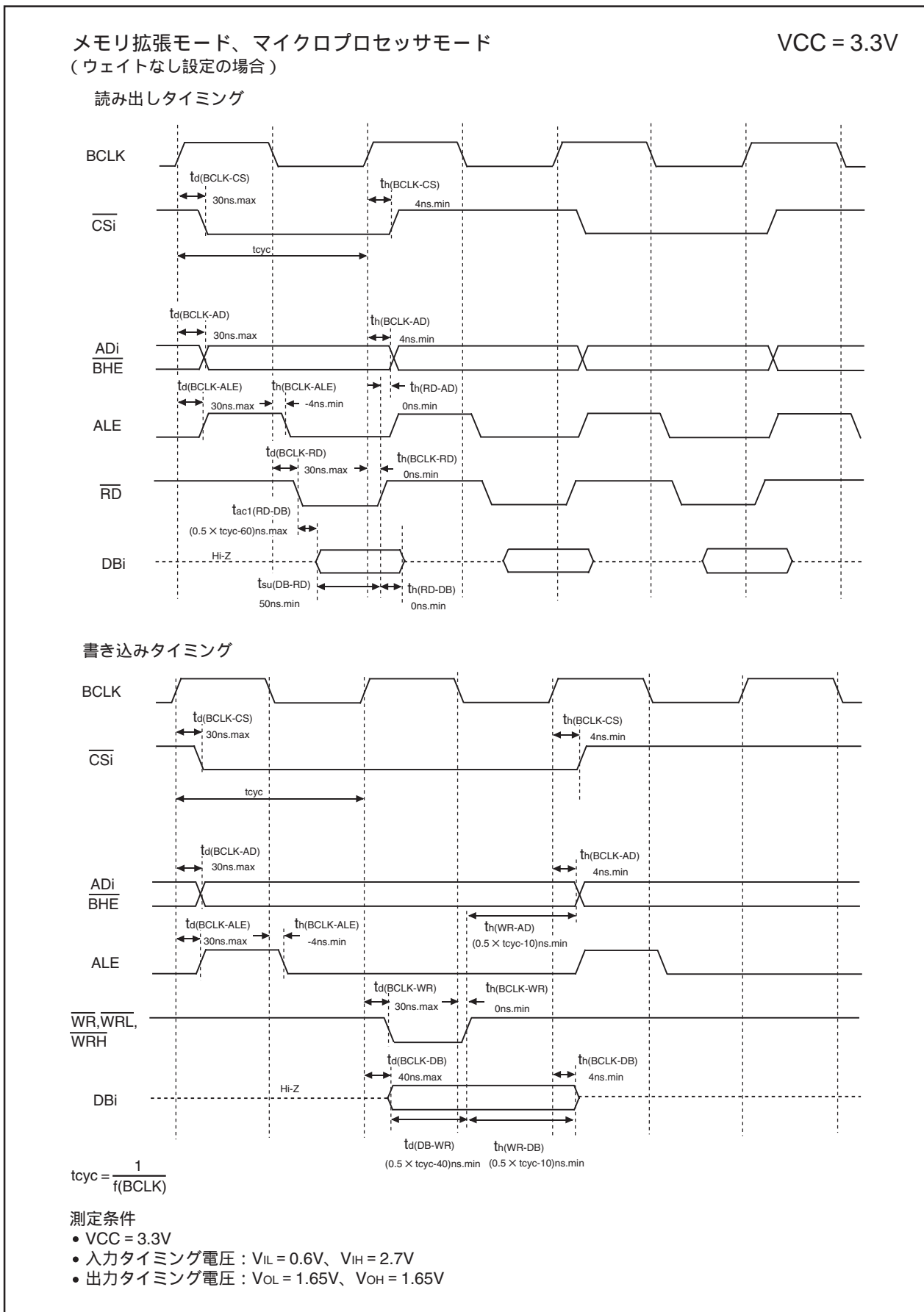


図22.26 タイミング図(3)



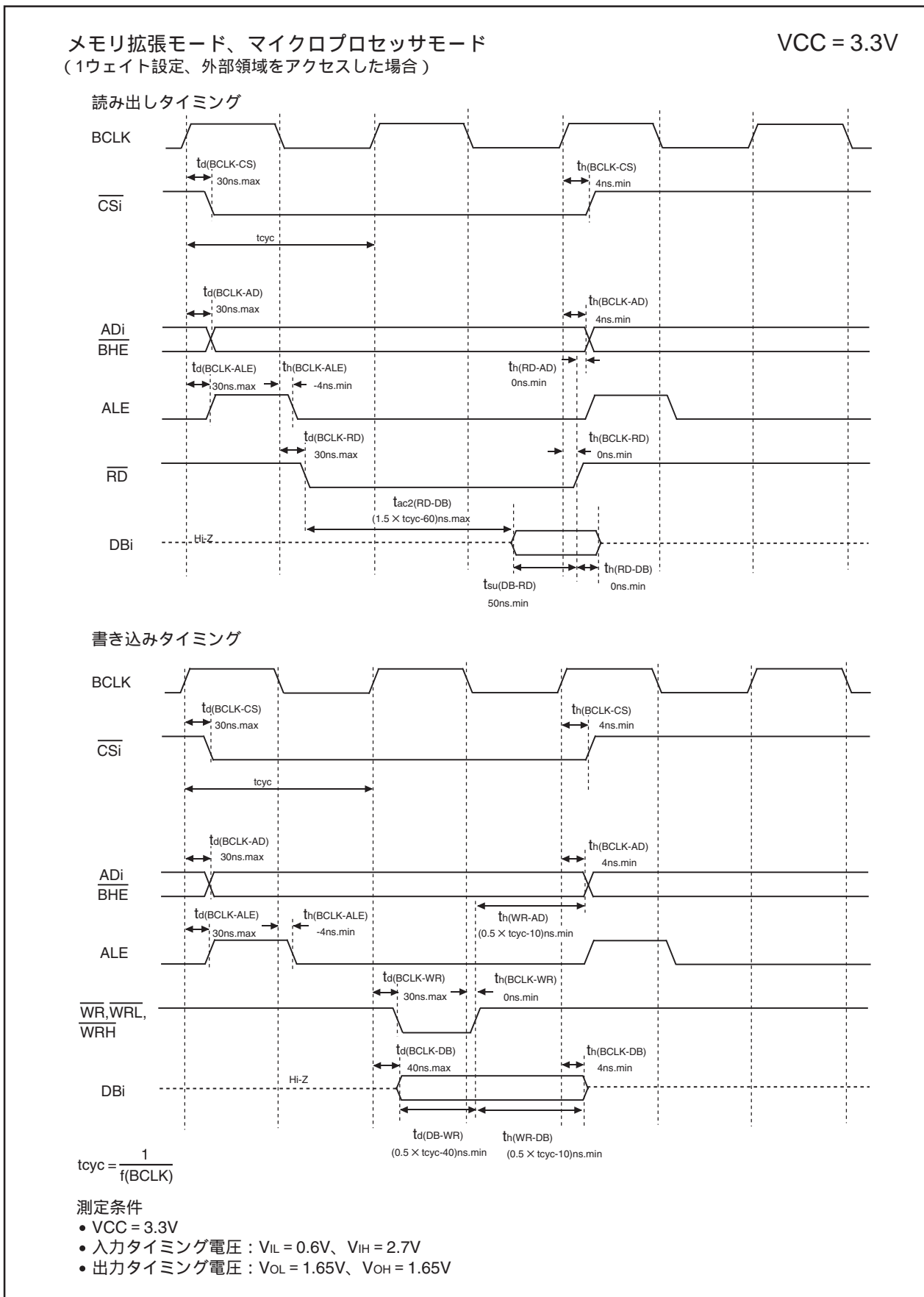


図22.27 タイミング図(4)

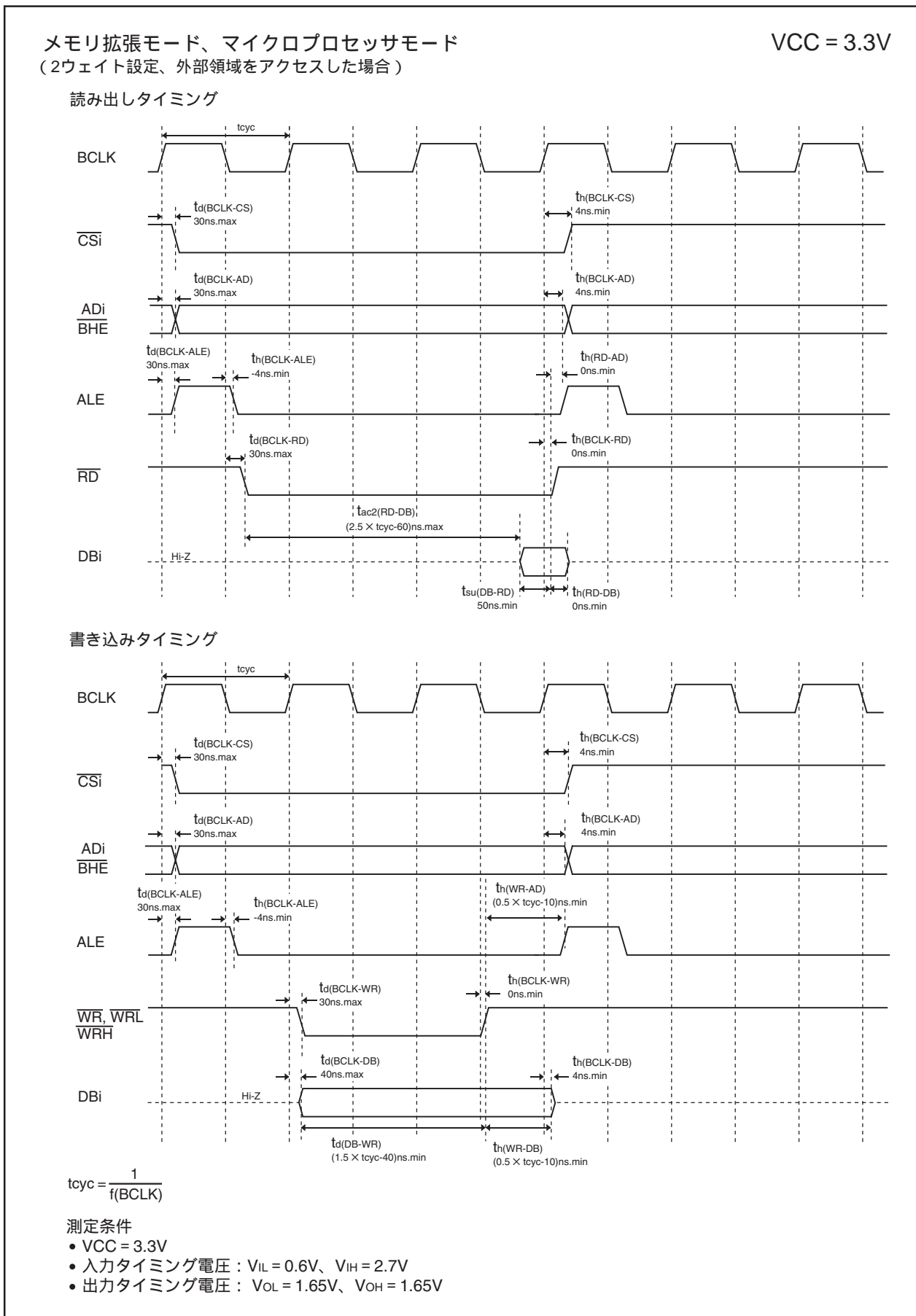


図22.28 タイミング図(5)

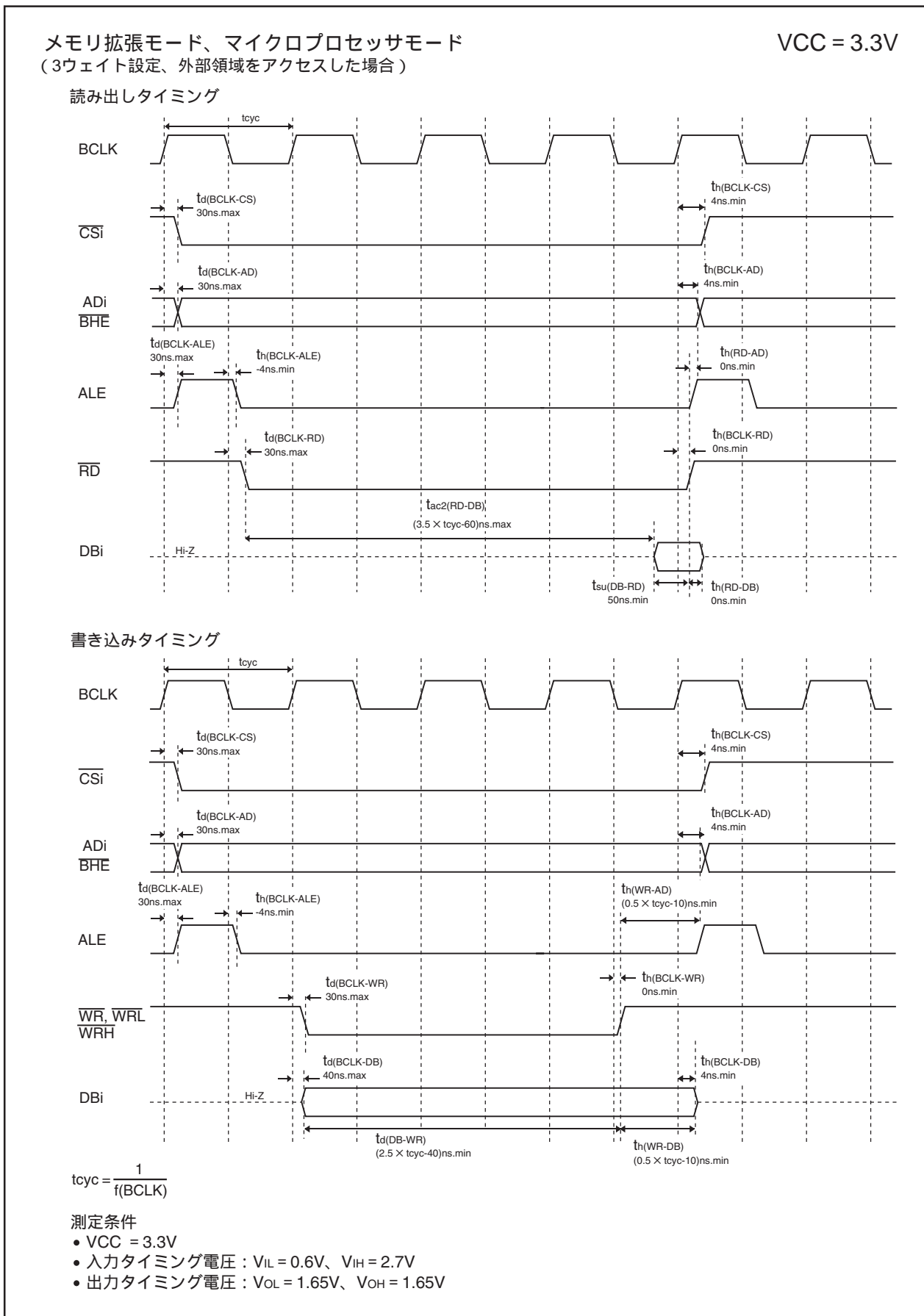


図22.29 タイミング図(6)

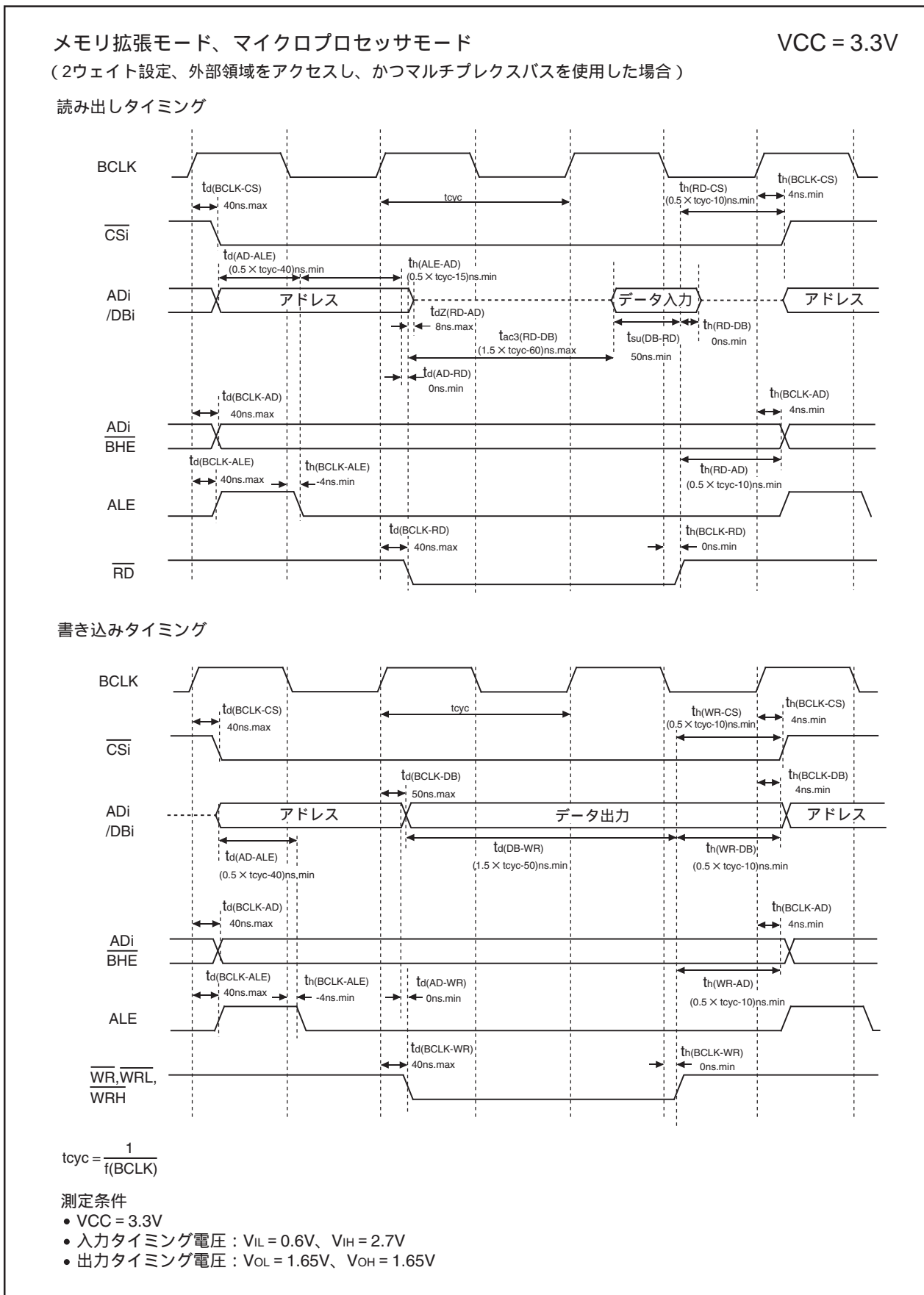
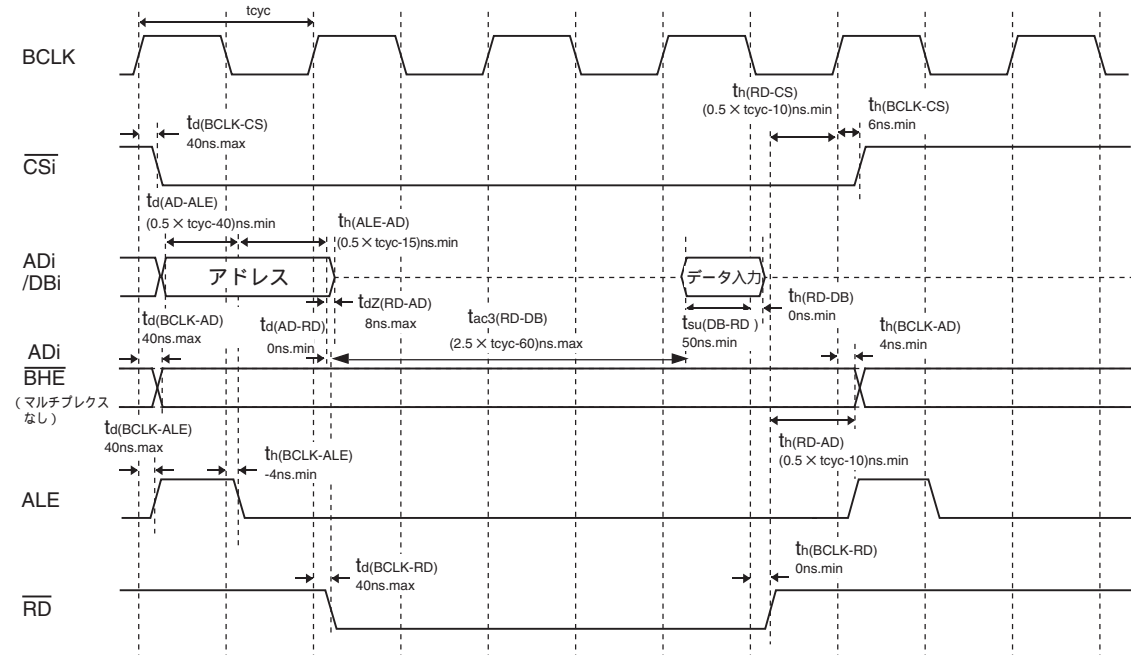


図22.30 タイミング図(7)

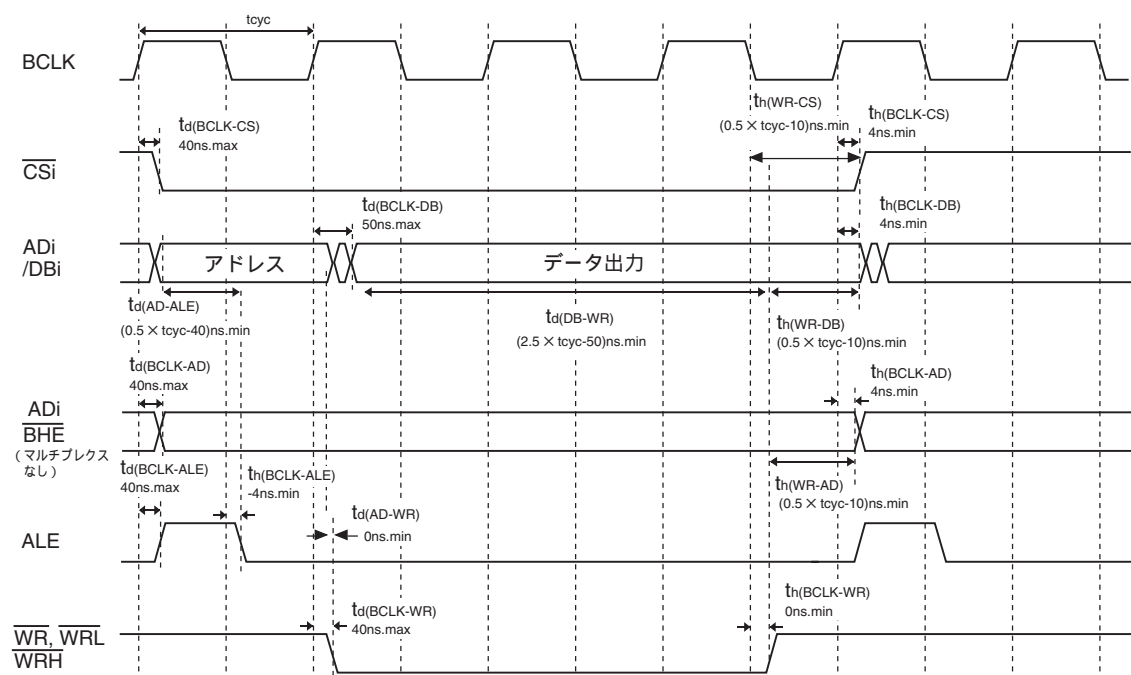
メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード  
 (3ウェイト設定、外部領域をアクセスし、かつマルチプレクスバスを使用した場合)

VCC = 3.3V

読み出しタイミング



書き込みタイミング



$$t_{cy} = \frac{1}{f(\text{BCLK})}$$

測定条件

- VCC = 3.3V
- 入力タイミング電圧:  $V_{IL} = 0.6\text{V}$ ,  $V_{IH} = 2.7\text{V}$
- 入力タイミング電圧:  $V_{OL} = 1.65\text{V}$ ,  $V_{OH} = 1.65\text{V}$

図22.31 タイミング図(8)

## 23．使用上の注意

### 23.1 SFR

SFRには書き込み可能なビットを含むレジスタがあります。これらのレジスタには即値を設定してください。前回の値を加工して次の値を決める場合は、レジスタに書く値をRAMにも書いておき、次の値はRAMの内容を変更した後、レジスタに転送してください。

表23.1に書き込みのみ可能なビットを含むレジスタを示します。

表23.1 書き込みのみ可能なビットを含むレジスタ

レジスタ名	シンボル	アドレス
ウォッチドッグタイマスタートレジスタ	WDTS	000Eh
タイマA1-1レジスタ	TA11	01C3h - 01C2h
タイマA2-1レジスタ	TA21	01C5h - 01C4h
タイマA4-1レジスタ	TA41	01C7h - 01C6h
短絡防止タイマ	DTT	01CCh
タイマB2割り込み発生頻度設定カウンタ	ICTB2	01CDh
SI/O3ビットレートレジスタ	S3BRG	01E3h
UART2ビットレートレジスタ	U2BRG	01F9h
UART2送信バッファレジスタ	U2TB	01FBh - 01FAh
アップダウンフラグ	UDF	0384h
タイマA0レジスタ	TA0	0387h - 0386h
タイマA1レジスタ	TA1	0389h - 0388h
タイマA2レジスタ	TA2	038Bh - 038Ah
タイマA3レジスタ	TA3	038Dh - 038Ch
タイマA4レジスタ	TA4	038Fh - 038Eh
UART0ビットレートレジスタ	U0BRG	03A1h
UART0送信バッファレジスタ	U0TB	03A3h - 03A2h
UART1ビットレートレジスタ	U1BRG	03A9h
UART1送信バッファレジスタ	U1TB	03ABh - 03AAh

## 23.2 外部バス

CNVSS端子に“ H ”を入力してハードウェアリセットすると、内部ROMは読めません。

### 23.3 PLL周波数シンセサイザ

PLL周波数シンセサイザをご使用になる場合は、電源リップルの規格を満たすように電源電圧を安定させてください(「22．電気的特性」参照)。



## 23.4 パワーコントロール

- ・ストップモードからリセットによって復帰する場合、メインクロックの発振が十分に安定するまでRESET端子に“L”を入力してください。
- ・ストップモードからタイマAによって復帰する場合、TAiMRレジスタ(i=0~4)のMR0ビットを“0”(パルス出力なし)にしてください。
- ・ウェイトモードに移行するとき、WAIT命令の前にJMP.B命令を挿入してください。JMP.B命令とWAIT命令実行の間に、RAMへの書き込みが発生する命令を実行しないでください。JMP.B命令とWAIT命令の間にDMA転送が発生する可能性がある場合は、DMA転送を禁止してください。  
また、WAIT命令の後にはNOP命令を4つ以上入れてください。ウェイトモードに移行する場合、命令キューはWAIT命令より後の命令まで先読みしてプログラムが停止しますので、命令の組み合わせや実行のタイミングによっては、ウェイトモードに入る前に次の命令を実行する場合があります。

ウェイトモードに移行するときのプログラム例を示します。

```

例：          JMP.B  L1          ; WAIT命令の前にJMP.B命令を挿入
              L1 :
              FSET  I           ;
              WAIT          ; ウェイトモードに移行
              NOP            ; NOP命令を4つ以上
              NOP
              NOP
              NOP
  
```

- ・ストップモードに移行する場合は、次のとおりに記述してください。

### (1) BSET命令を使用してストップモードに移行する場合

BSET命令は「BSET bit,base:16」を使用して、次のとおりに記述してください。このとき、DMA転送は禁止しておいてください。

```

              BSET  0,CM1       ; ストップモード設定[bit,base:16]
              JMP.B  L1         ;
              L1 :             ;
              NOP              ; 命令を先読みしてプログラムが
              NOP              ; 停止することに対する対策
              NOP              ; (NOP命令を4つ以上挿入)
              NOP              ;
  
```

### (2) MOV命令を使用してストップモードに移行する場合

MOV命令は「MOV.B #IMM8,abs16」を使用して、次のとおりに記述してください。このとき、DMA転送は禁止しておいてください。

なお、MOV命令のsrcの値(「#21」と記述してある部分)は使用状態に合わせて変更してください。

```

              MOV.B  #21H,CM1   ; ストップモード設定[#IMM8,abs16]
              JMP.B  L1         ;
              L1 :             ;
              NOP              ; 命令を先読みしてプログラムが
              NOP              ; 停止することに対する対策
              NOP              ; (NOP命令を4つ以上挿入)
              NOP              ;
  
```

- ・低速モード、低消費電力モードからストップモードに移行して中速モードに復帰する場合は、MOV命令の「MOV.W #IMM16,abs16」を使用して、次のとおり記述してください。このとき、DMA転送は禁止しておいてください。  
なお、MOV命令のsrcの値(「#2118」と記述してある部分)は使用状態に合わせて変更してください。

```

MOV.W #2118H,CM0 ; ストップモード設定[#IMM16,abs16]
JMP.S L1 ;
NOP ;
L1 : ;
NOP ; 命令を先読みしてプログラムが
NOP ; 停止することに対する対策
NOP ; (NOP命令を4つ以上挿入)
NOP ;

```

- ・CPUクロックのクロック源をメインクロックに切り替えるときは、メインクロック発振安定時間を待ってから切り替えてください。  
CPUクロックのクロック源をサブクロックに切り替えるときは、サブクロックの発振が安定してから切り替えてください。
- ・消費電力を小さくするためのポイント  
消費電力を小さくするためのポイントを示します。システム設計やプログラムを作成するときに参考にしてください。

#### 【ポート】

ウェイトモードまたはストップモードに移行しても入出力ポートの状態は保持します。アクティブ状態の出力ポートは電流が流れます。ハイインピーダンス状態になる入力ポートは貫通電流が流れます。不要なポートは入力に設定し、安定した電位に固定してからウェイトモードまたはストップモードに移行してください。

#### 【A/Dコンバータ】

A/D変換を行わない場合、ADCON1レジスタのVCUTビットを“0”(VREF未接続)にしてください。  
なお、A/D変換を行う場合、VCUTビットを“1”(VREF接続)にしてから1 $\mu$ s以上経過した後、A/D変換を開始させてください。

#### 【D/Aコンバータ】

D/A変換を行わない場合、DACONレジスタのDAiEビット(i=0, 1)を“0”(出力禁止)にし、DAiレジスタを“00h”にしてください。

#### 【周辺機能の停止】

ウェイトモード時にCM0レジスタのCM02ビットで、不要な周辺機能を停止させてください。  
ただし、サブクロックから生成している周辺機能クロック(fC32)は停止しないため、消費電力の削減にはなりません。低速モードまたは低消費電力モードから、ウェイトモードに移行する場合は、CM02ビットを“0”(ウェイトモード時、周辺機能クロックを停止しない)にしてウェイトモードに移行してください。

#### 【発振駆動能力の切り替え】

発振が安定している場合、駆動能力を“LOW”にしてください。

### 23.5 プロテクト

PRC2ビットを“1”(書き込み許可状態)にした後、任意の番地に書き込みを実行すると“0”(書き込み禁止状態)になります。PRC2ビットで保護されるレジスタはPRC2ビットを“1”にした次の命令で変更してください。PRC2ビットを“1”にする命令と次の命令の間に割り込みやDMA転送が入らないようにしてください。

## 23.6 割り込み

### 23.6.1 00000h番地の読み出し

プログラムで00000h番地を読まないでください。マスカブル割り込みの割り込み要求を受け付けた場合、CPUは割り込みシーケンスの中で割り込み情報(割り込み番号と割り込み要求レベル)を00000h番地から読みます。このとき、受け付けられた割り込みのIRビットが“0”になります。

プログラムで00000h番地を読むと、許可されている割り込みのうち、最も優先順位の高い割り込みのIRビットが“0”になります。そのため、割り込みがキャンセルされたり、予期しない割り込み要求が発生することがあります。

### 23.6.2 SPの設定

割り込み要求を受け付ける前に、SR(USP、ISP)に値を設定してください。リセット後のSR(USP、ISP)は“0000h”です。そのため、SR(USP、ISP)に値を設定する前に割り込み要求を受け付けると、暴走の要因になります。

特に、 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みを使用する場合は、プログラムの先頭でISPに値を設定してください。リセット後の先頭の1命令に限り、 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みを含むすべての割り込みが禁止されています。

### 23.6.3 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み

- ・  $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みは禁止できません。使用しない場合は、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に抵抗を介してVCCに接続(プルアップ)してください。
- ・  $\overline{\text{NMI}}$ 端子は、P8レジスタのP8\_5ビットを読むことで端子の値を読めます。P8\_5ビットは $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みルーチンで、端子のレベルを判定する場合のみ読んでください。
- ・  $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力している場合、ストップモードに移行できません。 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”が入力されている場合、CM1レジスタのCM10ビットが“0”に固定されています。
- ・  $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力している場合、ウェイトモードに移行しないでください。 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”が入力されている場合、CPUは停止しますがCPUクロックは停止しないため、消費電流が減りません。この場合、その後の割り込みによって正常に復帰します。
- ・  $\overline{\text{NMI}}$ 端子に入力する信号の“L”幅、“H”幅は、いずれもCPUクロックの2サイクル+300ns以上にしてください。

### 23.6.4 割り込み要因の変更

割り込み要因を変更すると、割り込み制御レジスタのIRビットが「1 (割り込み要求あり)」になることがあります。割り込みを使用する場合は、割り込み要因を変更した後、IRビットを「0 (割り込み要求なし)」にしてください。

なお、ここで言う割り込み要因の変更とは、各ソフトウェア割り込み番号に割り当てられる割り込み要因・極性・タイミングを替えるすべての要素を含みます。したがって、周辺機能のモード変更などが割り込み要因・極性・タイミングに関与する場合は、これらを変更した後、IRビットを「0 (割り込み要求なし)」にしてください。周辺機能の割り込みは各周辺機能を参照してください。

図23.1に割り込み要因の変更手順例を示します。

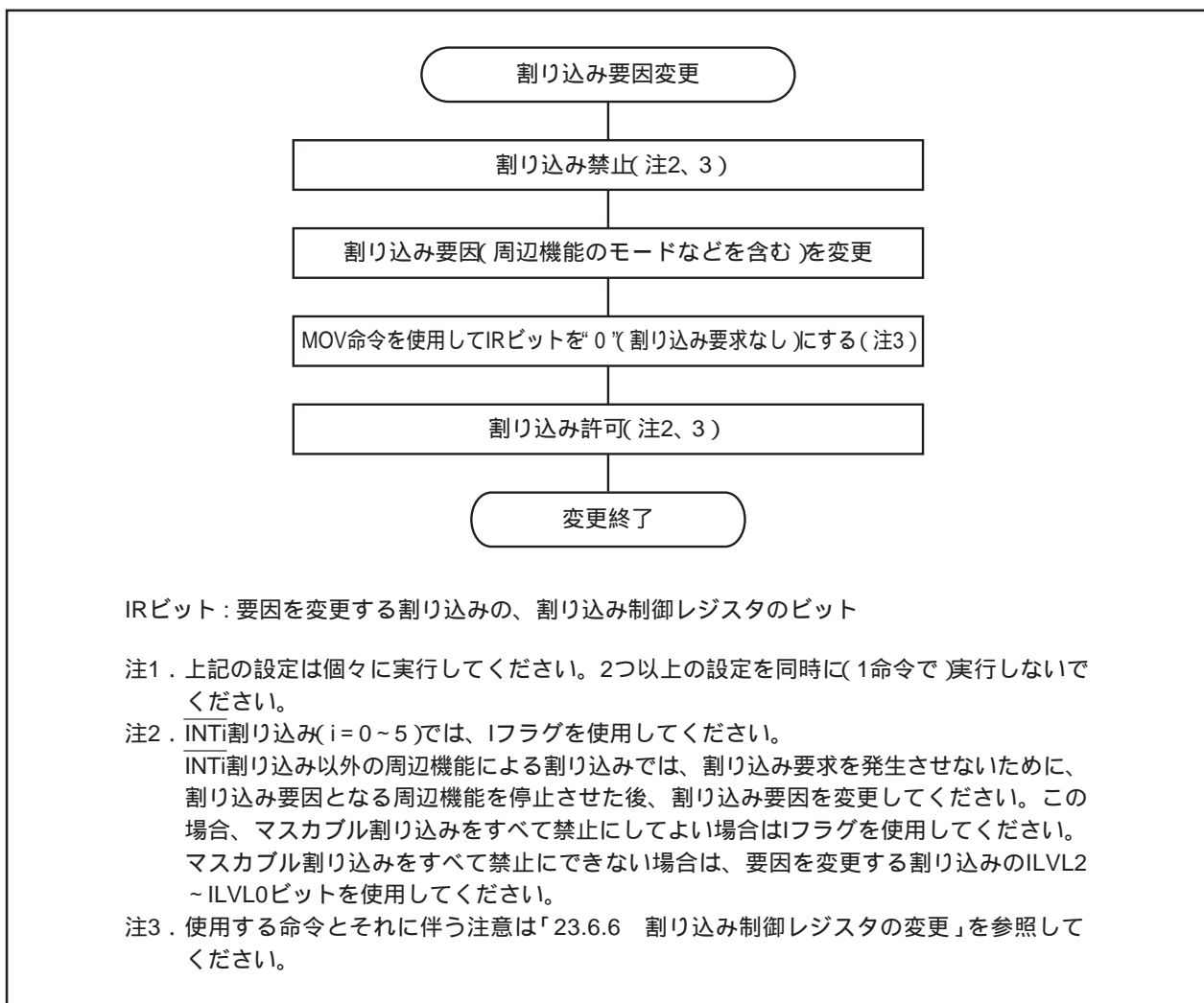


図23.1 割り込み要因の変更手順例

### 23.6.5 $\overline{\text{INT}}$ 割り込み

- $\overline{\text{INT}}_0\sim\overline{\text{INT}}_5$ 端子に入力する信号には、CPUクロックに関係なく  $t_w(\text{INL})$  以上の「L」幅または  $t_w(\text{INH})$  以上の「H」幅が必要です。
- $\text{INT0IC}\sim\text{INT5IC}$ レジスタのPOLビット、IFSR1レジスタのIFSR10～IFSR17ビットを変更すると、IRビットが「1 (割り込み要求あり)」になることがあります。これらのビットを変更した後、IRビットを「0 (割り込み要求なし)」にしてください。

### 23.6.6 割り込み制御レジスタの変更

- (a) 割り込み制御レジスタは、そのレジスタに対応する割り込み要求が発生しない箇所で変更してください。割り込み要求が発生する可能性がある場合は、割り込みを禁止した後、割り込み制御レジスタを変更してください。
- (b) 割り込みを禁止して割り込み制御レジスタを変更する場合、使用する命令に注意してください。  
IRビット以外のビットの変更  
命令の実行中に、そのレジスタに対応する割り込み要求が発生した場合、IRビットが<sup>#</sup>1(割り込み要求あり)にならず、割り込みが無視されることがあります。このことが問題になる場合は、次の命令を使用してレジスタを変更してください。  
対象となる命令...AND、OR、BCLR、BSET
- IRビットの変更  
IRビットを<sup>#</sup>0(割り込み要求なし)にする場合、使用する命令によってはIRビットが<sup>#</sup>0にならないことがあります。IRビットはMOV命令を使用して<sup>#</sup>0にしてください。
- (c) Iフラグを使用して割り込みを禁止にする場合、次の参考プログラム例に従ってIフラグの設定をしてください。(参考プログラム例の割り込み制御レジスタの変更は、(b)を参照してください。)

例1～例3は内部バスと命令キューバッファの影響により割り込み制御レジスタが変更される前にIフラグが<sup>#</sup>1(割り込み許可)になることを防ぐ方法です。

例1：NOP命令で割り込み制御レジスタが変更されるまで待たせる例

```
INT_SWITCH1 :
  FCLR   I                ; 割り込み禁止
  AND.B  #00H, 0055H     ; TA0ICレジスタを"00h"にする
  NOP
  NOP
  FSET   I                ; 割り込み許可
```

NOP命令の数は次の通り

- ・PM2レジスタのPM20ビット = 1(1ウェイト)時：2個
- ・PM20ビット = 0(2ウェイト)時：3個
- ・HOLD使用時：4個

例2：ダミーリードでFSET命令を持たせる例

```
INT_SWITCH2 :
  FCLR   I                ; 割り込み禁止
  AND.B  #00H, 0055H     ; TA0ICレジスタを"00h"にする
  MOV.W  MEM, R0         ; ダミーリード
  FSET   I                ; 割り込み許可
```

例3：POPC命令でIフラグを変更する例

```
INT_SWITCH3 :
  PUSHC  FLG
  FCLR   I                ; 割り込み禁止
  AND.B  #00H, 0055H     ; TA0ICレジスタを"00h"にする
  POPC   FLG             ; 割り込み許可
```

### 23.6.7 ウォッチドッグタイマ割り込み

ウォッチドッグタイマ割り込み要求発生後は、ウォッチドッグタイマを初期化してください。

## 23.7 DMAC

### 23.7.1 DMiCONレジスタ( $i = 0, 1$ )のDMAEビットへの書き込み

(a)に示す条件のときは、(b)に示す手順で書いてください。

#### (a)条件

- DMAEビットが“1”(DMA $i$ がアクティブ状態)のとき、再度、DMAEビットへ“1”を書く。
- DMAEビットへの書き込みと同時にDMA要求が発生する可能性がある。

#### (b)手順

(1)DMiCONレジスタのDMAEビットとDMASビットに同時に“1”を書く(注1)。

(2)DMA $i$ が初期状態(注2)になっていることを、プログラムで確認する。

DMA $i$ が初期状態になっていない場合は、(1)と(2)を繰り返す。

注1. DMASビットは“1”を書いても変化しません。“0”を書くど“0”(DMA要求なし)になります。

したがって、DMAEビットに“1”を書くために、DMiCONレジスタに書く場合、DMASビットに書く値を“1”にしておくど、DMASビットは書く直前の状態を保持できます。

DMAEビットへの書き込みに、リードモディファイライト命令を使用する場合も、DMASビットに書く値を“1”にしておくど、命令実行中に発生したDMA要求を保持できます。

注2. TCR $i$ レジスタの値で確認してください。

TCR $i$ レジスタを読んで、DMA転送開始前にTCR $i$ レジスタへ書いた値(DMAEビット書き込み後にDMA要求が発生した場合は「TCR $i$ レジスタへ書いた値 - 1」)が読めれば初期状態になっている、転送途中の値になっていれば初期状態になっていない、と判断できます。

## 23.8 タイマ

### 23.8.1 タイマA

#### 23.8.1.1 タイマモード

リセット後、タイマは停止しています。TAiMR( $i=0\sim 4$ )レジスタ、TAiレジスタによって、モードやカウントソース、カウンタの値などを設定した後、TABSRRレジスタのTAiSビットを“1(カウント開始)”にしてください。

なお、TAiMRレジスタは、リセット後に限らずTAiSビットが“0(カウント停止)”の状態、変更してください。

カウント中のカウンタの値は、TAiレジスタを読むことにより任意のタイミングで読めます。ただし、リロードタイミングで読んだ場合、“FFFFh”が読めます。また、カウント停止中にTAiレジスタに値を設定した後、カウンタがカウントを開始するまでの期間に読んだ場合、設定値が読めます。

TB2SCRレジスタのIVPCR1ビットが“1(  $\overline{\text{NMI}}$ 端子入力による三相出力強制遮断許可 )”のとき、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力すると、TA1OUT、TA2OUT、TA4OUT端子はハイインピーダンスになります。

#### 23.8.1.2 イベントカウンタモード

リセット後、タイマは停止しています。TAiMR( $i=0\sim 4$ )レジスタ、TAiレジスタ、UDFレジスタ、ONSFレジスタのTAZIE、TA0TGL、TA0TGHビット、TRGSRレジスタによって、モードやカウントソース、カウンタの値などを設定した後、TABSRRレジスタのTAiSビットを“1(カウント開始)”にしてください。

なお、TAiMRレジスタ、UDFレジスタ、ONSFレジスタのTAZIE、TA0TGL、TA0TGHビット、TRGSRレジスタは、リセット後に限らずTAiSビットが“0(カウント停止)”の状態、変更してください。

カウント中のカウンタの値は、TAiレジスタを読むことにより任意のタイミングで読めます。ただし、リロードタイミングで読んだ場合、アンダフロー時は“FFFFh”が、オーバフロー時は“0000h”が読めます。カウント停止中にTAiレジスタに値を設定した後、カウンタがカウントを開始するまでの期間に読んだ場合、設定値が読めます。

TB2SCRレジスタのIVPCR1ビットが“1(  $\overline{\text{NMI}}$ 端子入力による三相出力強制遮断許可 )”のとき、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力すると、TA1OUT、TA2OUT、TA4OUT端子はハイインピーダンスになります。



### 23.8.1.3 ワンショットタイマモード

リセット後、タイマは停止しています。TAiMR(i=0~4)レジスタ、TAiレジスタ、ONSFレジスタのTA0TGL、TA0TGHビット、TRGSRレジスタによって、モードやカウントソース、カウンタの値などを設定した後、TABSRレジスタのTAiSビットを“1”(カウント開始)にしてください。

なお、TAiMRレジスタ、ONSFレジスタのTA0TGL、TA0TGHビット、TRGSRレジスタは、リセット後に限らずTAiSビットが“0”(カウント停止)の状態、変更してください。

カウント中にTAiSビットを“0”(カウント停止)にすると次のようになります。

- ・ カウンタはカウントを停止し、リロードレジスタの内容をリロードします。
- ・ TAiOUT端子は“L”を出力します。
- ・ CPUクロックの1サイクル後、TAiICレジスタのIRビットが“1”(割り込み要求あり)になります。

ワンショットタイマの出力は内部で生成されたカウントソースに同期しているため、外部トリガを選択している場合、TAiIN端子へのトリガ入力からワンショットタイマの出力までに、最大カウントソースの1サイクル分の遅延が生じます。

次のいずれかでタイマの動作モードを設定した場合、IRビットが“1”になります。

- ・ リセット後、ワンショットタイマモードを選択したとき
- ・ 動作モードをタイマモードからワンショットタイマモードに変更したとき
- ・ 動作モードをイベントカウンタモードからワンショットタイマモードに変更したとき

したがって、タイマAi割り込み(IRビット)を使用する場合は、上記の設定を行った後、IRビットを“0”にしてください。

カウント中にトリガが発生した場合は、カウンタは再トリガ発生後1回ダウンカウントした後、リロードレジスタをリロードしてカウントを続けます。カウント中にトリガを発生させる場合は、前回のトリガの発生からタイマのカウントソースの1サイクル以上経過した後に、再トリガを発生させてください。

TB2SCレジスタのIVPCR1ビットが“1”(NMI端子入力による三相出力強制遮断許可)のとき、NMI端子に“L”を入力すると、TA1OUT、TA2OUT、TA4OUT端子はハイインピーダンスになります。

## 23.8.1.4 パルス幅変調モード (PWMモード)

リセット後、タイマは停止しています。TAiMR (i=0~4)レジスタ、TAiレジスタ、ONSFレジスタのTA0TGL、TA0TGHビット、TRGSRレジスタによって、モードやカウントソース、カウンタの値などを設定した後、TABSRレジスタのTAiSビットを“1”(カウント開始)にしてください。

なお、TAiMRレジスタ、ONSFレジスタのTA0TGL、TA0TGHビット、TRGSRレジスタは、リセット後に限らずTAiSビットが“0”(カウント停止)の状態、変更してください。

次のいずれかでタイマの動作モードを設定した場合、IRビットが“1”になります。

- ・リセット後、PWMモードを選択したとき
- ・動作モードをタイマモードからPWMモードに変更したとき
- ・動作モードをイベントカウンタモードからPWMモードに変更したとき

したがって、タイマAi 割り込み (IRビット) を使用する場合は、上記の設定を行った後、プログラムでIRビットを“0”にしてください。

PWMパルスを出力中にTAiSビットを“0”(カウント停止)にすると次のようになります。

- ・カウンタはカウントを停止します。
- ・TAiOUT端子から“H”を出力している場合は、出力レベルは“L”になり、IRビットが“1”になります。
- ・TAiOUT端子から“L”を出力している場合は、出力レベルは変化せず、IRビットも変化しません。

TB2SCレジスタのIVPCR1ビットが“1”(NMI端子入力による三相出力強制遮断許可)のとき、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力すると、TA1OUT、TA2OUT、TA4OUT端子はハイインピーダンスになります。

## 23.8.2 タイマB

### 23.8.2.1 タイマモード

リセット後、タイマは停止しています。TBiMR( $i=0\sim 5$ )レジスタ、TBiレジスタによって、モードやカウントソース、カウンタの値などを設定した後、TABSRレジスタまたはTBSRレジスタのTBISビットを“1”(カウント開始)にしてください。

なお、TBiMRレジスタは、リセット後に限らずTBISビットが“0”(カウント停止)の状態、変更してください。

カウント中のカウンタの値は、TBiレジスタを読むことにより任意のタイミングで読めます。ただし、リロードタイミングで読んだ場合、“FFFFh”が読まれます。カウント停止中にTBiレジスタに値を設定した後、カウンタがカウントを開始するまでの期間に読んだ場合、設定値が読まれます。

### 23.8.2.2 イベントカウンタモード

リセット後、タイマは停止しています。TBiMR( $i=0\sim 5$ )レジスタ、TBiレジスタによって、モードやカウントソース、カウンタの値などを設定した後、TABSRレジスタまたはTBSRレジスタのTBISビットを“1”(カウント開始)にしてください。

なお、TBiMRレジスタは、リセット後に限らずTBISビットが“0”(カウント停止)の状態、変更してください。

カウント中のカウンタの値は、TBiレジスタを読むことにより任意のタイミングで読めます。ただし、リロードタイミングで読んだ場合、“FFFFh”が読まれます。カウント停止中にTBiレジスタに値を設定した後、カウンタがカウントを開始するまでの期間に読んだ場合、設定値が読まれます。

### 23.8.2.3 パルス周期測定、パルス幅測定モード

リセット後、タイマは停止しています。TBiMR( $i=0\sim 5$ )レジスタによって、モードやカウントソースなどを設定した後、TABSRレジスタまたはTBSRレジスタのTBiSビットを“1”(カウント開始)にしてください。

なお、TBiMRレジスタは、リセット後に限らずTBiSビットが“0”(カウント停止)の状態、変更してください。MR3ビットを“0”にするために、TBiSビットが“1”(カウント開始)の状態、TBiMRレジスタへ書く場合、TM0D0、TM0D1、MR0、MR1、TCK0、TCK1ビットへは前回書いたものと同じ値を、MR2へは“0”を書いてください。

TBiICレジスタ( $i=0\sim 5$ )のIRビットは、測定パルスの有効エッジが入力されたときとタイマBiがオーバーフローしたとき“1”(割り込み要求あり)になります。割り込み要因は、割り込みルーチン内でTBiMRレジスタのMR3ビットで判断できます。

測定パルス入力があるタイマのオーバーフローのタイミングに重なるなど割り込み要因をMR3ビットで判断できない場合は、オーバーフローの回数を別のタイマでカウントしてください。

MR3ビットを“0”(オーバーフローなし)にするには、TBiSビットが“1”(カウント開始)の状態、MR3ビットが“1”(オーバーフローあり)になった後の次のカウントソースのカウントタイミング以降に、TBiMRレジスタに書いてください。

オーバーフローだけの検出にはTBiICレジスタのIRビットを使用してください。MR3ビットは、割り込み要因を判断するときだけ使用してください。

カウント開始後、1回目の有効エッジの入力時は、不定値がリロードレジスタに転送されます。また、このとき、タイマBi割り込み要求は発生しません。

カウント開始時のカウンタの値は不定です。したがって、カウント開始後、有効エッジが入力されるまでに、MR3ビットが“1”になり、タイマBi割り込み要求が発生する可能性があります。

パルス幅測定は、連続してパルス幅を測定します。測定結果が“H”であるか“L”であるかプログラムで判断してください。

## 23.9 シリアルインタフェース

### 23.9.1 クロック同期形シリアルI/Oモード

#### 23.9.1.1 送受信

外部クロック選択時、 $\overline{\text{RTS}}$ 機能を選択した場合は、受信可能状態になると $\overline{\text{RTSi}}$ 端子の出力レベルが“L”になり、受信が可能になったことを送信側に知らせます。受信が開始されると $\overline{\text{RTSi}}$ 端子の出力レベルは“H”になります。このため、 $\overline{\text{RTSi}}$ 端子を送信側の $\overline{\text{CTS}}$ 端子に結線すると、送受信のタイミングを合わせることができます。内部クロック選択時は $\overline{\text{RTS}}$ 機能は無効です。

TB2SCレジスタのIVPCR1ビットが<sup>0</sup>1(  $\overline{\text{NMI}}$ 端子入力による三相出力強制遮断許可 )のとき、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力すると、 $\overline{\text{RTS2}}$ 端子と $\text{CLK2}$ 端子はハイインピーダンスになります。

#### 23.9.1.2 送信

外部クロックを選択している場合、UiC0レジスタのCKPOLビットが<sup>0</sup>0( 転送クロックの立ち下がりで送信データ出力、立ち上がりで受信データ入力 )のときは外部クロックが“H”の状態、CKPOLビットが<sup>0</sup>1( 転送クロックの立ち上がりで送信データ出力、立ち下がりで受信データ入力 )のときは外部クロックが“L”の状態で次の条件を満たしてください。

- UiC1レジスタのTEビットが<sup>0</sup>1( 送信許可 )
- UiC1レジスタのTIビットが<sup>0</sup>0( UiTBレジスタにデータあり )
- $\overline{\text{CTS}}$ 機能を選択している場合、 $\overline{\text{CTS}}$ 端子の入力が“L”

#### 23.9.1.3 受信

クロック同期形シリアルI/Oモードでは送信器を動作させることにより、シフトクロックを発生します。したがって、受信だけで使用する場合も送信のための設定をしてください。受信時TXDi端子からはダミーデータが外部に出力されます。

内部クロック選択時はUiC1レジスタ( $i=0\sim 2$ )のTEビットを<sup>0</sup>1( 送信許可 )にし、ダミーデータをUiTBレジスタに設定するとシフトクロックが発生します。外部クロック選択時はTEビットを<sup>0</sup>1にし、ダミーデータをUiTBレジスタに設定し、外部クロックが $\text{CLKi}$ 端子に入力されたときシフトクロックを発生します。

連続してデータを受信する場合、UiC1レジスタ( $i=0\sim 2$ )のRIビットが<sup>0</sup>1( UiRBレジスタにデータあり )でUARTi受信レジスタに次の受信データが揃ったときオーバーランエラーが発生し、UiRBレジスタのOERビットが<sup>0</sup>1( オーバーランエラー発生 )になります。この場合、UiRBレジスタは不定ですので、オーバーランエラーが発生したときは以前のデータを再送信するように送信と受信側のプログラムで対処してください。また、オーバーランエラーが発生したときはSiRICレジスタのIRビットは変化しません。

連続してデータを受信する場合は、1回の受信ごとにUiTBレジスタの下位バイトへダミーデータを設定してください。

外部クロックを選択している場合、CKPOLビットが<sup>0</sup>0のときは外部クロックが“H”の状態、CKPOLビットが<sup>0</sup>1のときは外部クロックが“L”の状態での条件を満たしてください。

- UiC1レジスタのREビットが<sup>0</sup>1( 受信許可 )
- UiC1レジスタのTEビットが<sup>0</sup>1( 送信許可 )
- UiC1レジスタのTIビットが<sup>0</sup>0( UiTBレジスタにデータあり )

## 23.9.2 特殊モード

### 23.9.2.1 特殊モード1(I<sup>2</sup>Cモード)

スタートコンディション、ストップコンディション、リスタートコンディションを生成する場合、UiSMR4レジスタのSTSPSELビットを“0”(スタートコンディション、ストップコンディション出力しない)にした後、転送クロックの半サイクル以上待ってから、各コンディション生成ビット(STAREQ、RSTAREQ、STPREQビット)を“0”(クリア)から“1”(スタート)にしてください。

### 23.9.2.2 特殊モード2

TB2SCレジスタのIVPCR1ビットが“1”(NMI端子入力による三相出力強制遮断許可)のとき、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力すると、 $\overline{\text{RTS2}}$ 端子とCLK2端子はハイインピーダンスになります。

### 23.9.2.3 特殊モード4(SIMモード)

リセット後、U2C1レジスタのU2IRSビットを“1”(送信完了)、U2EREビットを“1”(エラー信号出力)にすると、送信割り込み要求が発生します。そのため、SIMモードを使用する場合は設定後、IRビットを“0”(割り込み要求なし)にしてください。

### 23.9.3 SI/O3

S3CレジスタのSM32ビットが<sup>\*</sup>0 ( SOUT3出力 )でかつ、SM36ビットが<sup>\*</sup>1 ( 内部クロック )の状態、SM33ビットを<sup>\*</sup>0 ( 入出力ポート )から<sup>\*</sup>1 ( SOUT3出力、CLK3機能 )に変更した場合、10ns程度、SOUT3端子にSM37ビットで設定したSOUT3初期値が出力されることがあります。その後、SOUT3端子はハイインピーダンスになります。

SM33ビットを<sup>\*</sup>0 から<sup>\*</sup>1に変更したときに、SOUT3端子から出力されるレベルが問題となる場合、SM37ビットでSOUT3の初期値を設定してください。

### 23.10 A/Dコンバータ

ADCON0レジスタ(ビット6を除く)、ADCON1レジスタ、ADCON2レジスタは、A/D変換停止時(トリガ発生前)に書いてください。

A/D変換停止後、ADCON1レジスタのVCUTビットを“1”(VREF接続)から“0”(VREF未接続)にしてください。

VCUTビットを“0”から“1”にしたときは、1  $\mu$ s以上経過した後にA/D変換を開始させてください。

ノイズによる誤動作やラッチアップの防止、また変換誤差を低減するため、AVCC端子、VREF端子、アナログ入力端子(AN*i*(*i*=0~7)、AN0\_*i*、AN2\_*i*)とAVSS端子の間には、それぞれコンデンサを挿入してください。同様にVCC端子とVSS端子の間にもコンデンサを挿入してください。

図23.2に各端子の処理例を示します。

アナログ入力端子として使用する端子に対応するポート方向ビットは“0”(入力モード)にしてください。また、ADCON0レジスタのTRGビットが“1”(外部トリガ)の場合は、 $\overline{\text{ADTRG}}$ 端子に対応するポート方向ビットは“0”(入力モード)にしてください。

キー入力割り込みを使用する場合、AN4~AN7は4本ともアナログ入力端子として使用しないでください(A/D入力電圧が“L”になると、キー入力割り込み要求が発生します)。

ADの周波数は10MHz以下にしてください。サンプル&ホールドなしの場合、ADの周波数は250kHz以上にしてください。サンプル&ホールドありの場合、ADの周波数は1MHz以上にしてください。

A/D動作モードを変更した場合は、ADCON0レジスタのCH2~CH0ビットまたはADCON1レジスタのSCAN1~SCAN0ビットでアナログ入力端子を再選択してください。

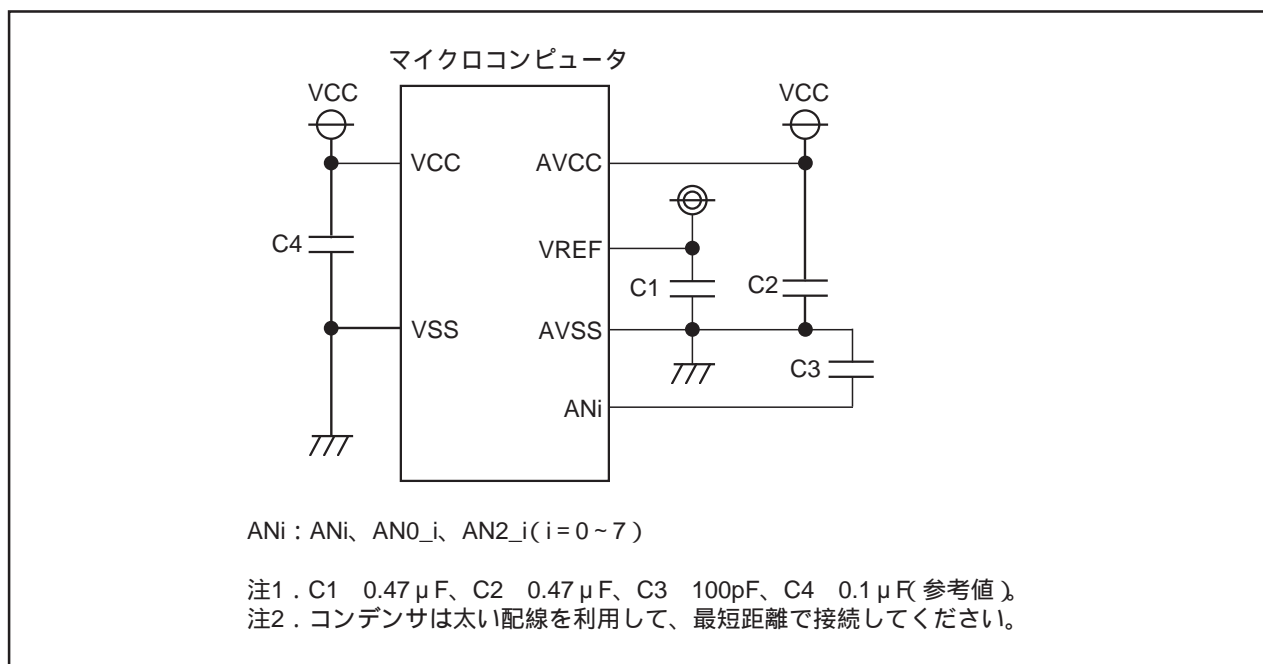


図23.2 各端子の処理例



A/D変換が完了し、その結果をADiレジスタ(i=0~7)に格納するタイミングでCPUがADiレジスタを読んだ場合、誤った値がADiレジスタに格納されます。この現象は、CPUクロックにメインクロックを分周したクロック、またはサブクロックを選択した場合に発生します。

- ・ 単発モードまたは単掃引モードで使用する場合

A/D変換が完了したことを確認してから、対象となるADiレジスタを読んでください(A/D変換の完了はADICレジスタのIRビットで判定できます)。

- ・ 繰り返しモード、繰り返し掃引モード0または繰り返し掃引モード1で使用する場合  
CPUクロックは、メインクロックを分周せずに使用してください。

A/D変換動作中に、プログラムでADCON0レジスタのADSTビットを“0”(A/D変換停止)にして強制終了した場合、A/Dコンバータの変換結果は不定となります。また、A/D変換を行っていないADiレジスタも不定になる場合があります。A/D変換動作中に、プログラムでADSTビットを“0”にした場合は、すべてのADiレジスタの値を使用しないでください。

単掃引モードでA/D変換中にADCON0レジスタのADSTビットを“0”にして、A/D変換を中止する場合、ADSTビットを“0”にする前に割り込みを禁止にしてください。

AN4~AN7は、 $\overline{KI0}$ ~ $\overline{KI3}$ と共用しているため、中間電位を入力すると、他のアナログ入力端子(AN0~AN3、AN0\_0~AN0\_7、AN2\_0~AN2\_7)より消費電流が増加します。

## 23.11 CANモジュール

### 23.11.1 CiSTRレジスタ(i = 0、1)の読み出し

M16C/6Nグループ(M16C/6N4)のCANモジュールは、CiSTRレジスタに対して一定の周期でステータス更新を行っています。CPUとCANモジュールが同一タイミングでCiSTRレジスタにアクセスした場合、CPUからのアクセスが優先され、CANモジュールからのアクセスを禁止する仕様になっています。このため、CANモジュールのステータス更新周期とCPUからのアクセス周期が常に一致した場合、CANモジュールのステータスが更新されなくなります(「図23.3 CANモジュールの更新周期とCPUからのアクセス周期が一致した場合」参照)。

したがって、CPUからのアクセス周期がCANモジュールの更新周期と一致しないように、次の点に注意してください。

- CPUがCiSTRレジスタを読み出す前に、3fCAN以上(「表23.2 CANモジュールステータス更新周期」参照)の待機時間を持たせる(「図23.4 CPUの読み出し前に3fCAN分待機した場合」参照)。
- CPUがCiSTRレジスタをポーリングする場合、3fCANより長い周期にする(「図23.5 CPUのポーリング周期を3fCANより長くした場合」参照)。

表23.2 CANモジュールステータス更新周期

3fCAN時間 = 3 × XIN(源発振時間) × CANクロック用分周値(CCLK)	
(例1) 条件 XIN 16MHz CCLK : 1分周	3fCAN時間 = 3 × 62.5ns × 1 = 187.5ns
(例2) 条件 XIN 16MHz CCLK : 2分周	3fCAN時間 = 3 × 62.5ns × 2 = 375ns
(例3) 条件 XIN 16MHz CCLK : 4分周	3fCAN時間 = 3 × 62.5ns × 4 = 750ns
(例4) 条件 XIN 16MHz CCLK : 8分周	3fCAN時間 = 3 × 62.5ns × 8 = 1.5 μs
(例5) 条件 XIN 16MHz CCLK : 16分周	3fCAN時間 = 3 × 62.5ns × 16 = 3 μs

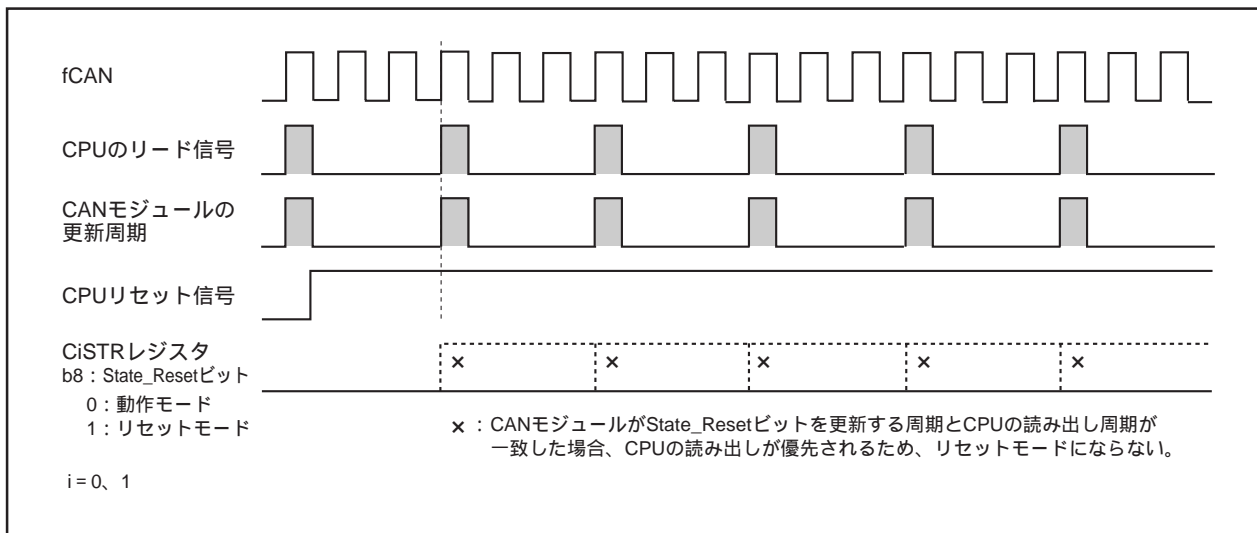


図23.3 CANモジュールの更新周期とCPUからのアクセス周期が一致した場合

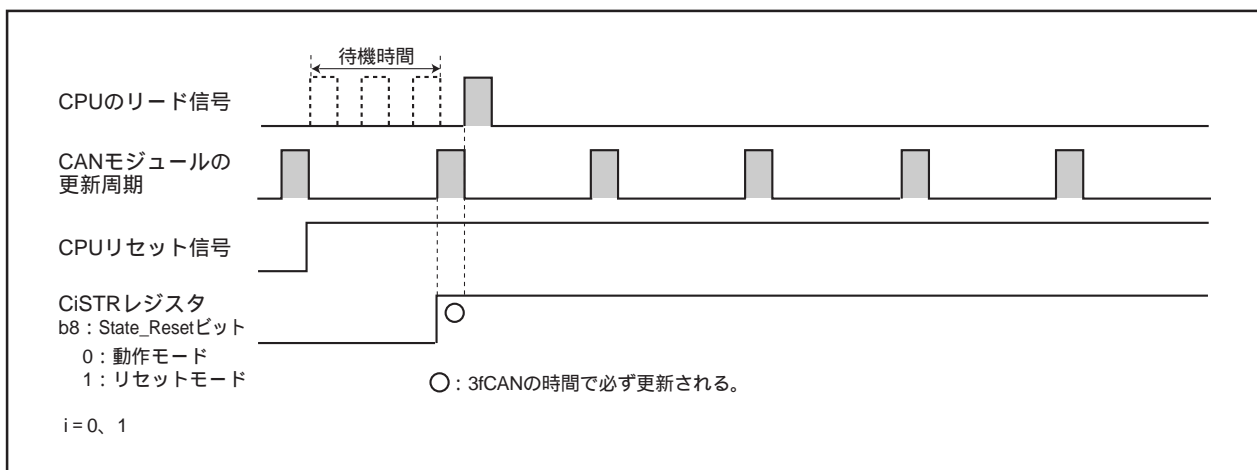


図23.4 CPUの読み出し前に3fCAN分待機した場合

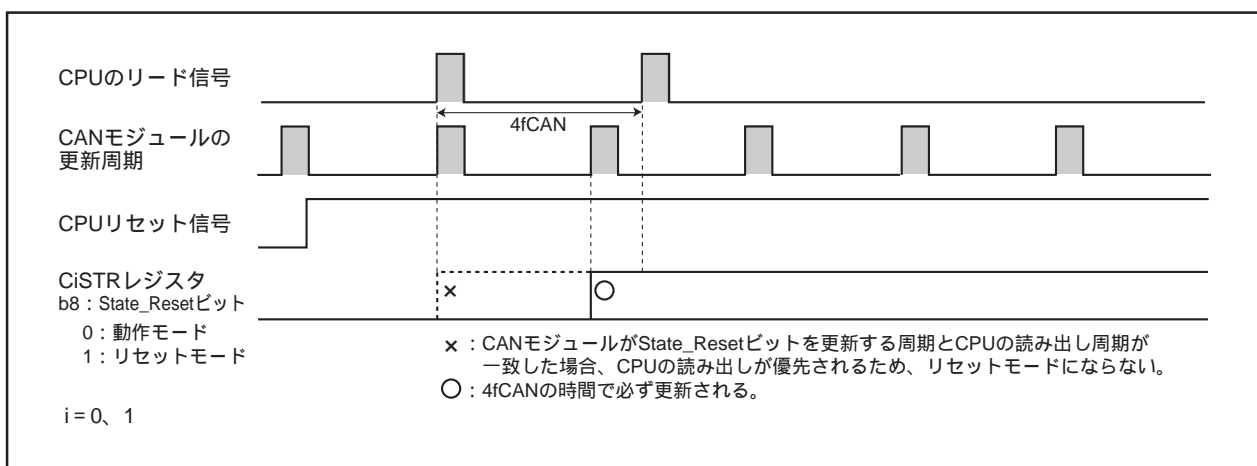


図23.5 CPUのポーリング周期を3fCANより長くした場合

### 23.11.2 CAN動作モードとCANリセットモードの移行

CAN動作モードからCANリセットモードに移行するために、CiCTLRレジスタ(  $i = 0, 1$  )のResetビットを“0”(動作モード)から“1”(リセット/初期化モード)にした場合は、CiSTRレジスタのState\_Resetビットが“1”(リセットモード)になるのを確認してください。

CANリセットモードからCAN動作モードに移行するために、Resetビットを“1”から“0”にした場合は、State\_Resetビットが“0”(動作モード)になるのを確認してください。

以下に手順を示します。

- ・ CAN動作モードからCANリセットモードに移行する場合
  - ・ Resetビットを“0”から“1”にする
  - ・ State\_Resetビットが“1”になっているのを確認する
- ・ CANリセットモードからCAN動作モードに移行する場合
  - ・ Resetビットを“1”から“0”にする
  - ・ State\_Resetビットが“0”になっているのを確認する

## 23.11.3 消費電流を小さくするためのポイント

CAN通信を行わない場合は、CANトランシーバの動作モードをstandby mode、またはsleep modeにしてください。

CAN通信を行う場合は、CANトランシーバの動作モード端子を制御すると、CAN通信をしないときのCANトランシーバの消費電流を大幅に低減できます。

表23.3、表23.4に接続推奨例を示します。

表23.3 接続推奨例(1) (Philips社製PCA82C250の場合)

	Standby Mode	High-speed Mode
Rs端子(注1)	“H”	“L”
CANトランシーバの消費電流(注2)	170 $\mu$ A未満	70mA未満
CAN通信	不可能	可能
接続図		

i = 0, 1

注1. CANトランシーバの動作状態を制御する端子です。

注2.  $T_a = 25$  の場合です。

注3. CANトランシーバ制御に使用可能なポートに接続してください。

表23.4 接続推奨例(2) (Philips社製PCA82C252の場合)

	Sleep Mode	Normal Operation Mode
STB端子(注1)	“L”	“H”
EN端子(注1)	“L”	“H”
CANトランシーバの消費電流(注2)	50 $\mu$ A未満	35mA未満
CAN通信	不可能	可能
接続図		

i = 0, 1

注1. CANトランシーバの動作状態を制御する端子です。

注2.  $T_a = 25$  の場合です。

注3. CANトランシーバ制御に使用可能なポートに接続してください。

## 23.11.4 標準ブートプログラム使用時のCANトランシーバ制御

標準ブートプログラムを用いてCAN経由でフラッシュメモリに書き込みを行う場合は、CANトランシーバの動作モードをhigh-speed mode、またはnormal operation modeにしてください。

CANトランシーバの動作モードをマイクロコンピュータのフラッシュメモリから制御している場合は、表23.5、表23.6に示すように、スイッチなどによってCANトランシーバの動作モードを設定した後、書き込みを行ってください。

表23.5 CANトランシーバの接続 (Philips社製PCA82C250の場合)

	Standby Mode	High-speed Mode
Rs端子(注1)	“ H ”	“ L ”
CAN通信	不可能	可能
接続図		

i = 0、1

注1. CANトランシーバの動作状態を制御する端子です。

注2. CANトランシーバ制御に使用可能なポートに接続してください。

表23.6 CANトランシーバの接続 (Philips社製PCA82C252の場合)

	Sleep Mode	Normal Operation Mode
STB端子(注1)	“ L ”	“ H ”
EN端子(注1)	“ L ”	“ H ”
CAN通信	不可能	可能
接続図		

i = 0、1

注1. CANトランシーバの動作状態を制御する端子です。

注2. CANトランシーバ制御に使用可能なポートに接続してください。

### 23.12 プログラマブル入出力ポート

TB2SCレジスタのIVPCR1ビットが<sup>\*</sup>1(  $\overline{\text{NMI}}$ 端子入力による三相出力強制遮断許可 )のとき、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“L”を入力すると、P7\_2~P7\_5、P8\_0、P8\_1端子はハイインピーダンスになります。

S3CレジスタのSM32ビットを“1”にすると、P9\_2端子はハイインピーダンスになります。

プログラマブル入出力ポートと周辺機能では、入力閾値電圧が異なります。

したがって、プログラマブル入出力ポートと周辺機能が、端子を共用している場合、この端子の入力レベルが推奨動作条件のVIH、VILの範囲外(“H”でも“L”でもないレベル)のとき、プログラマブル入出力ポートと、周辺機能でレベルの判定結果が異なることがあります。

PM0レジスタのPM01~PM00ビットが<sup>\*</sup>01b(メモリ拡張モード)または11b(マイクロプロセッサモード)で、PM11ビットを“1”にしている場合、P3、PD3レジスタをリードすると、P3\_7~P3\_4、PD3\_7~PD3\_4ビットから不定値が読み出されます。

P3、PD3レジスタを書き換える(サイズ指定子が<sup>\*</sup>.W)でP2、PD2レジスタを書き換える場合を含む場合、MOV命令を使用してください。

PM11ビットを“1”にした後、PM0レジスタのPM01~PM00ビットを<sup>\*</sup>00b(シングルチップモード)から、“01b”(メモリ拡張モード)または11b(マイクロプロセッサモード)にすると、PM01~PM00ビットが書き換わるタイミングでBCLKの0.5サイクル間、P3\_7~P3\_4端子から“L”が出力されます。

### 23.13 フラッシュメモリ版とマスクROM版の相違点

フラッシュメモリ版とマスクROM版は、内部ROM、レイアウトパターンの相違などにより、電気的特性の範囲で、特性値、動作マージン、ノイズ耐量、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。マスクROM版への切り替え時は、フラッシュメモリ版で実施したシステム評価試験と同等の試験を実施してください。



### 23.14 マスクROM版

マスクROM版の内部ROM領域に対して、書き込みを行わないでください。

## 23.15 フラッシュメモリ版

### 23.15.1 フラッシュメモリ書き換え禁止機能

OFFFDfH、OFFFE3h、OFFFEBh、OFFFEFh、OFFFF3h、OFFFF7h、OFFFFBh番地は、IDコードを格納する番地です。これらの番地に誤ったデータを書くと、標準シリアル入出力モードによるフラッシュメモリの読み出し、書き込みができなくなります。

また、OFFFFFh番地はROMCPLレジスタです。この番地に誤ったデータを書くと、パラレル入出力モードによるフラッシュメモリの読み出し、書き込みができなくなります。

これらの番地は固定ベクタのベクタ番地(H)にあたります。

### 23.15.2 ストップモード

ストップモードに移行する場合は、FMR0レジスタのFMR01ビットを“0”(CPU書き換えモード無効)にしてDMA転送を禁止した後で、CM1レジスタのCM10ビットを“1”(ストップモード)にする命令を実行してください。

### 23.15.3 ウェイトモード

ウェイトモードに移行する場合は、FMR01ビットを“0”(CPU書き換えモード無効)にした後、WAIT命令を実行してください。

### 23.15.4 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード

CM0レジスタのCM05ビットが“1”(メインクロック停止)のときは、次のコマンドを実行しないでください。

- ・プログラム
- ・ブロックイレーズ
- ・イレーズ全アンロックブロック
- ・ロックビットプログラム
- ・リードロックビットステータス

### 23.15.5 コマンド、データの書き込み

コマンドコード、データは偶数番地に書いてください。

### 23.15.6 プログラムコマンド

第1バスサイクルで“xx40h”を書き、第2バスサイクルで書き込み番地にデータを書くと自動書き込み(データのプログラムとベリファイ)を開始します。第1バスサイクルにおけるアドレス値は、第2バスサイクルで指定する書き込み番地と同一かつ偶数番地にしてください。

### 23.15.7 ロックビットプログラムコマンド

第1バスサイクルで“xx77h”、第2バスサイクルで“xxD0h”をブロックの最上位番地(ただし、偶数番地)に書くと指定されたブロックのロックビットに“0”が書かれます。第1バスサイクルにおけるアドレス値は、第2バスサイクルで指定するブロックの最上位番地と同一にしてください。

### 23.15.8 動作速度

CPU書き換えモード(EW0、EW1モード)に入る前に、CM1レジスタのCM11ビットを“0”(メインクロック)、CM0レジスタのCM06ビット、CM1レジスタのCM17~CM16ビットで、CPUクロックを10MHz以下にしてください。また、PM1レジスタのPM17ビットは“1”(ウェイトあり)にしてください。

### 23.15.9 使用禁止命令

EW0モードでは、次の命令はフラッシュメモリ内部のデータを参照するため使用できません。  
UND命令、INTO命令、JMPS命令、JSRS命令、BRK命令

### 23.15.10 割り込み

#### EW0モード

- ・ 可変ベクタテーブルにベクタを持つ割り込みは、ベクタをRAM領域に移すことで使用できます。
- ・  $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み、ウォッチドッグタイマ割り込みは、割り込み要求発生時に強制的にFMR0レジスタ、FMR1レジスタが初期化されるので使用できます。固定ベクタテーブルに各割り込みルーチンの飛び先番地を設定してください。 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み、ウォッチドッグタイマ割り込み要求発生時は、書き換え動作が終了します。割り込みルーチン終了後、書き換えプログラムを再実行してください。
- ・ アドレス一致割り込みはフラッシュメモリ内部のデータを参照するため使用できません。

#### EW1モード

- ・ 自動書き込み、自動消去の期間に、可変ベクタテーブルにベクタを持つ割り込みや、アドレス一致割り込みが受け付けられないようにしてください。
- ・ ウォッチドッグタイマ割り込みは使用しないでください。
- ・  $\overline{\text{NMI}}$ 割り込みは、割り込み要求発生時に強制的にFMR0レジスタ、FMR1レジスタが初期化されるので使用できます。固定ベクタテーブルに各割り込みルーチンの飛び先番地を設定してください。 $\overline{\text{NMI}}$ 割り込み要求発生時は、書き換え動作が終了します。割り込みルーチン終了後、書き換えプログラムを再実行してください。

### 23.15.11 アクセス方法

FMR0レジスタのFMR01ビット、FMR02ビット、FMR1レジスタのFMR11ビットを“1”にする場合、対象となるビットに“0”を書いた後、続けて“1”を書いてください。なお、“0”を書いた後、“1”を書くまでに割り込み、DMA転送が入らないようにしてください。また、 $\overline{\text{NMI}}$ 端子に“H”を入力した状態で行ってください。

### 23.15.12 ユーザROM領域の書き換え

#### EW0モード

- ・ 書き換え制御プログラムが格納されているブロックを書き換えている最中に電源電圧が低下すると、書き換え制御プログラムが正常に書き換えられないため、その後フラッシュメモリの書き換えができなくなる可能性があります。この場合、標準シリアル入出力モード、パラレル入出力モード、またはCAN入出力モードを使用してください。

#### EW1モード

- ・ 書き換え制御プログラムが格納されているブロックを書き換えしないでください。

### 23.15.13 DMA転送

EW1モードでは、FMR0レジスタのFMR00ビットが“0”（自動書き込み、自動消去中）の場合、DMA転送が入らないようにしてください。

## 23.16 標準ブートプログラムによるフラッシュメモリ書き込み

標準ブートプログラムを使用して書き込む場合の各端子の状態と必要な処理を示します。

### 23.16.1 シリアルを利用した書き込みを行う場合

CTX0端子 ... 書き込み時に“H”レベルを出力します。

CRX0端子...CANトランシーバに接続、または抵抗を介してVCCに接続(プルアップ)してください。

図23.6にシリアルを利用した書き込みを行う場合の接続例を示します。

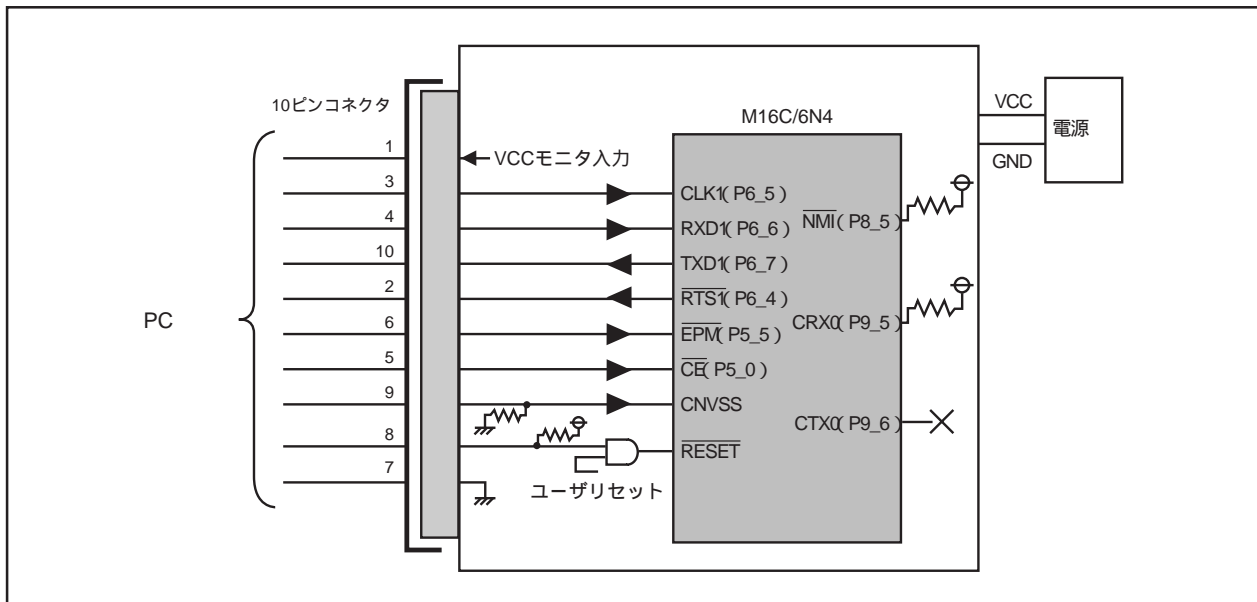


図23.6 シリアルを利用した書き込みを行う場合の接続例

### 23.16.2 CANを利用した書き込みを行う場合

RTS1端子 ... 書き込み時に“H”レベルと“L”レベルを出力します。

図23.7にCANを利用した書き込みを行う場合の接続例を示します。

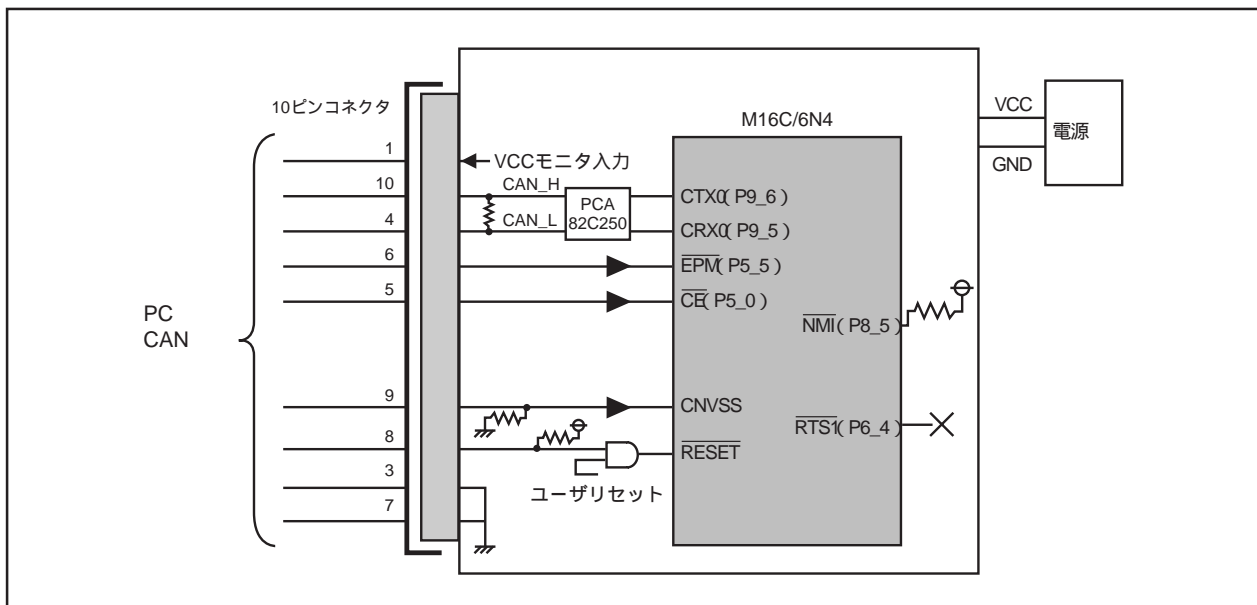


図23.7 CANを利用した書き込みを行う場合の接続例

### 23.17 ノイズ

ノイズ対策として、VCC1端子とVSS端子間、VCC2端子とVSS端子間にバイパスコンデンサ(0.1 $\mu$ F程度)を最短でかつ、比較的太い配線を使って接続してください。

図23.8にバイパスコンデンサの接続例を示します。

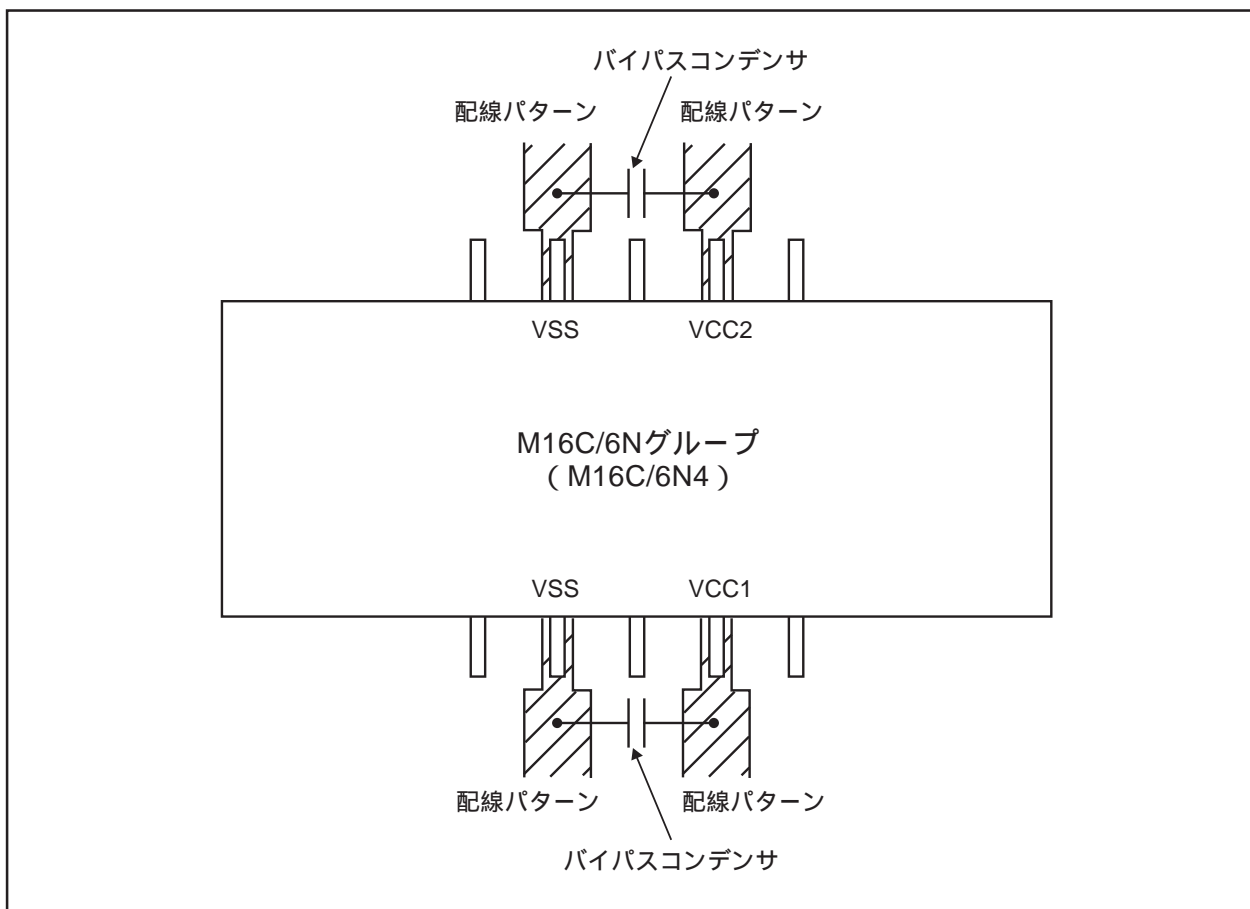
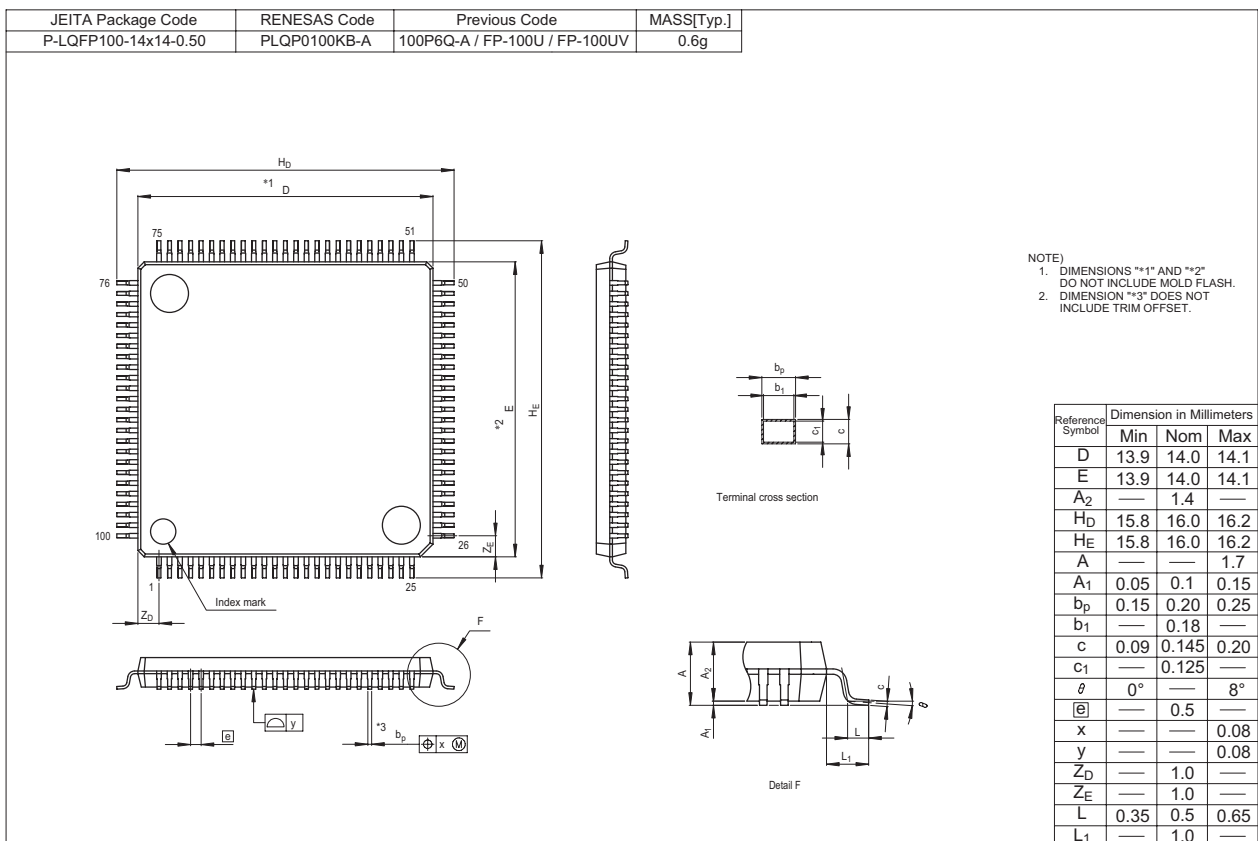
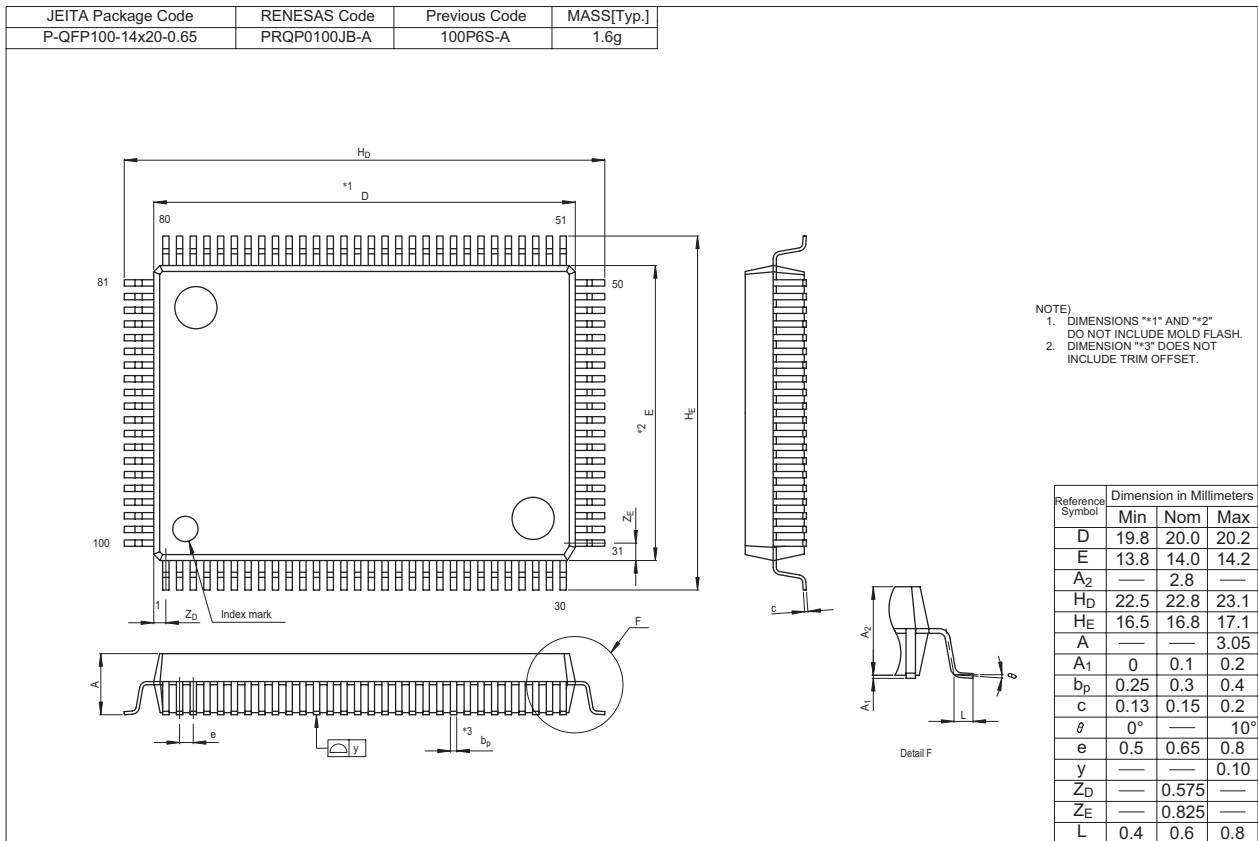


図23.8 バイパスコンデンサの接続例

付録1．外形寸法図



## レジスタ索引

<b>A</b>		DAR0、DAR1 ..... 99	<b>T</b>	
AD0 ~ AD7 ..... 196		DM0CON、DM1CON ..... 98	TA0 ..... 108	
ADCON0 .... 195,198,200,202,204,206		DM0IC、DM1IC ..... 80	TA0IC ..... 80	
ADCON1 .... 195,198,200,202,204,206		DM0SL ..... 97	TA0MR ..... 108,111,113,118,120	
ADCON2 ..... 196		DM1SL ..... 98	TA1 ..... 108,135	
ADIC ..... 80		DTT ..... 134	TA11 ..... 135	
AIER ..... 92			TA1IC ..... 80	
AIER2 ..... 92		<b>F</b>	TA1MR ..... 108,111,113,118,120,138	
		FMR0 ..... 257	TA2 ..... 108,135	
<b>C</b>		FMR1 ..... 257	TA21 ..... 135	
C01ERRIC ..... 80			TA2IC ..... 80	
C01WKIC ..... 80		<b>I</b>	TA2MR .. 108,111,113,115,118,120,138	
C0AFS、C1AFS ..... 224		ICTB2 ..... 136	TA3 ..... 108	
C0CONR、C1CONR ..... 223		IDB0、IDB1 ..... 134	TA3IC ..... 80	
C0CTRL、C1CTRL ..... 220		IFSR0 ..... 89	TA3MR ..... 108,111,113,115,118,120	
C0GMR、C1GMR ..... 218		IFSR1 ..... 89	TA4 ..... 108,135	
C0ICR、C1ICR ..... 222		INT0IC ~ INT5IC ..... 81	TA41 ..... 135	
C0IDR、C1IDR ..... 222		INVC0 ..... 132	TA4IC ..... 80	
C0LMAR、C1LMAR ..... 218		INVC1 ..... 133	TA4MR .. 108,111,113,115,118,120,138	
C0LMBR、C1LMBR ..... 218			TABSR ..... 109,124,137	
C0MCTL0 ~ C0MCTL15 ..... 219		<b>K</b>	TB0 ..... 123	
C0RECIC ..... 80		KUPIC ..... 80	TB0IC ..... 80	
C0RECR、C1RECR ..... 224			TB0MR ..... 123,125,126,128	
C0SSTR、C1SSTR ..... 225		<b>O</b>	TB1 ..... 123	
C0STR、C1STR ..... 221		ONSF ..... 110	TB1IC ..... 80	
C0TECR、C1TECR ..... 224			TB1MR ..... 123,125,126,128	
C0TRMIC ..... 80		<b>P</b>	TB2 ..... 123,135	
C0TSR、C1TSR ..... 224		P0 ~ P10 ..... 246	TB2IC ..... 80	
C1MCTL0 ~ C1MCTL15 ..... 219		PCLKR ..... 56	TB2MR ..... 123,125,126,128,138	
C1RECIC ..... 81		PCR ..... 248	TB2SC ..... 136	
C1TRMIC ..... 81		PD0 ~ PD10 ..... 245	TB3 ..... 123	
CAN0/1スロット0 ~ 15		PLC0 ..... 57	TB3IC ..... 80	
: タイムスタンプ ..... 216,217		PM0 ..... 35	TB3MR ..... 123,125,126,128	
: データフィールド ..... 216,217		PM1 ..... 36	TB4 ..... 123	
: メッセージ識別子 ..... 216,217		PM2 ..... 57	TB4IC ..... 80	
CCLKR ..... 56		PRCR ..... 74	TB4MR ..... 123,125,126,128	
CM0 ..... 53		PUR0 ~ PUR2 ..... 247	TB5 ..... 123	
CM1 ..... 54			TB5IC ..... 80	
CM2 ..... 55		<b>R</b>	TB5MR ..... 123,125,126,128	
CPSRF ..... 110,124		RMAD0 ~ RMAD3 ..... 92	TBSR ..... 124	
CRCD ..... 212		ROMCP ..... 254	TCR0、TCR1 ..... 99	
CRCIN ..... 212			TRGSR ..... 110,137	
CSE ..... 47		<b>S</b>		
CSR ..... 41		S0RIC ~ S2RIC ..... 80	<b>U</b>	
		S0TIC ~ S2TIC ..... 80	U0BCNIC ~ U2BCNIC ..... 80	
<b>D</b>		S3BRG ..... 189	U0BRG ~ U2BRG ..... 145	
DA0、DA1 ..... 211		S3C ..... 189	U0C0 ~ U2C0 ..... 146	
DACON ..... 211		S3IC ..... 81	U0C1 ~ U2C1 ..... 147	
		S3TRR ..... 189		
		SAR0、SAR1 ..... 99		

U0MR ~ U2MR .....	146
U0RB ~ U2RB .....	145
U0SMR ~ U2SMR .....	148
U0SMR2 ~ U2SMR2 .....	149
U0SMR3 ~ U2SMR3 .....	149
U0SMR4 ~ U2SMR4 .....	150
U0TB ~ U2TB .....	145
UCON .....	148
UDF .....	109

**W**

WDC .....	94
WDTS .....	94



## 改訂記録

## M16C/6Nグループ( M16C/6N4 )ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2003.05.30	-	初版発行
2.00	2004.10.18	-	改訂版発行 用語統一(統一用語：オンチップオシレータ、ウォッチドッグタイマ、A/Dコンバータ、D/Aコンバータ) 100P6Q-A(100ピン版)、128P6Q-A(128ピン版：M16C/6NR)を追加 注意事項集を使用上の注意として23章に追加 改訂箇所・内容は下記の通りです(章構成の変更、レイアウトの変更、表現のみの変更は除きます)。
		1	1. 概要 3行目：「LQFPまたは128ピンプラスチックモールドLQFP」を追加
		2	表1.1 性能概要 ・動作モードを追加 ・アドレス空間を追加 ・電気的特性の消費電流にマスクROM・フラッシュメモリの性能を追加 ・パッケージ：LQFPを追加
		3	表1.2 性能概要：128ピン版を追加
		4	図1.1 ブロック図：ポートP11～P14、注3を追加
		5	表1.3 製品一覧表：内容見直し。M16C/6NRを追加 図1.2 型名とメモリサイズ・パッケージ ・パッケージ種類に「GP：外形100P6Q-A、128P6Q-A」を追加
		6	図1.3 ピン接続図：「ZP (18)」を追加
		7、8	図1.4、図1.5 ピン接続図：「100P6Q-A」、「128P6Q-A」を追加
		9	表1.4 端子の機能説明(1)：注2、注3を追加
		10	表1.5 端子の機能説明(2)：タイマAにZPを追加。注2を追加
		11	表1.6 端子の機能説明(3)：P11～P14を追加。注1を追加
		14	3. メモリ ・3～5行目：フラッシュメモリ版(ブロックA)に関する記述を追加 ・最終2行：M16C/6NRに関する記述を追加 図3.1 メモリ配置図 ・内部ROM(データ領域)を追加 ・注3、4を追加。注5の内容を変更
		15	表4.1 SFR一覧(1) ・PM1レジスタのリセット後の値：「0XXX1000b」を「00001000b」に変更 ・CM2レジスタのリセット後の値：「0X00X000b」を「0X000000b」に変更 ・注3を追加
		21	表4.7 SFR一覧(7) ・FMR0レジスタのリセット後の値：「XX000001b」を「00000001b」に変更
		29	表4.15 SFR一覧(15) ・U0C1レジスタのリセット後の値：「00000010b」を「00XX0010b」に変更 ・U1C1レジスタのリセット後の値：「00000010b」を「00XX0010b」に変更 ・注1を追加
		30	表4.16 SFR一覧(16) ・DA0、DA1レジスタのリセット後の値：「XXh」を「00h」に変更 ・PC14、PUR3、P11～P13、PD11～PD13レジスタを追加 ・注2を追加

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2004.10.18	32	図5.1 リセット回路の一例：注1を追加 図5.2 リセットシーケンス：注1を追加
		33	表5.1 RESET端子のレベルが「L」の期間の端子の状態：P11～P14、注2を追加
		34	6. プロセッサモード：注意書きを追加 表6.1 プロセッサモードの特長：注2を追加
		35	表6.2 ハードウェアリセット後プロセッサモード：注3を追加 表6.3 PM01～PM00ビットの設定値に対するプロセッサモード：注1を追加
		36	図6.1 PM0レジスタ：注5、注6を追加
		37	図6.2 PM1レジスタ ・リセット後の値：「0XXX1000b」を「00001000b」に変更 ・注2：追加あり ・注6：変更 ・注7：追加
		39	図6.4 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(1)：注2を追加 図6.5 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(2)：注1を追加
		40	図6.6 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(3)：注2、注3を追加 図6.7 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(4)：注1、注2を追加
		41	7. バス：注意書きを追加 表7.1 セパレートバスとマルチプレクスバスの相違：新規追加
		42	図7.1 CSRレジスタ：注2を変更、注4を追加
		48	図7.6 CSEレジスタ：注2を追加
		49	表7.8 ソフトウェア関連ビットとバスサイクル ・SFRのバスサイクル(PM20=0)：「BCLKの2サイクル」を「BCLKの3サイクル」に変更 ・SFRのバスサイクル(PM20=1)：「BCLKの3サイクル」を「BCLKの2サイクル」に変更 ・CSRレジスタの列の下から5つめ：「1」を「0」に変更 ・注5を追加
		52	表8.1 各クロック発生回路の概略仕様 ・PLL周波数シンセサイザのクロック周波数：16MHzを追加
		53	図8.1 システムクロック発生回路ブロック図：上段ブロック図を変更
		54	図8.2 CM0レジスタ ・CM02ビットのビット名を変更 ・注(2)、注8の内容を変更
		55	図8.3 CM1レジスタ：CM11ビットの注3を削除
		57	図8.6 CCLKRレジスタ：注2の位置を変更、注3を追加
		58	図8.7 PM2レジスタ：注2を変更 図8.8 PLC0レジスタ：PLC02～PLC00ビットの011b(6通り)、100b(8通り)を「設定 しないでください」に変更
		61	8.1.4 PLLクロックの10行目：PLLクロックの周波数に16MHzを追加 表8.2 PLLクロック周波数の設定例 ・16MHzの行を追加(8×2通り、4×4通り) ・注1に16MHzを追加

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2004.10.18	62	図8.11 PLLクロックをCPUのクロック源にする手順の4枠目 ・「PLLクロックを16MHz以上にする場合」を「PLLクロック > 16MHzの場合」に変更
		64	8.4.1.2 PLL動作モードの1行目 ・「メインクロックの2、4、6、または8逓倍」を「メインクロックの2または4逓倍」に変更
		65	表8.3 クロック関連ビットの設定とモード ・低消費電力モードのCM21ビット：「-」を「0」に変更 ・低速モード、低消費電力モード、オンチップオシレータモード、オンチップオシレータ低消費電力モードのCM11ビット：「-」を「0」に変更
		66	8.4.2 ウェイトモード 4行目：「、およびPLLクロック」を削除 表8.4 ウェイトモード時の端子の状態 ・ALEのメモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード：「“H”」を「“L”」に変更 ・注1、注2を追加
		67	表8.5 ウェイトモードからの復帰に使用できる割り込みと使用条件 ・CAN0/1ウェイクアップ割り込み：「CANスリープモードで」を追加
		68	8.4.3 ストップモード 最終行 ・CAN0/1ウェイクアップ割り込みに「(CANスリープモード時)」を追加 表8.6 ストップモード時の端子の状態 ・ALEのメモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード：「“H”」を「不定」に変更 ・注1、注2を追加
		70	図8.12 ストップモード、ウェイトモード状態遷移 ・図を変更 ・注3に追加あり
		71	図8.13 通常動作モード状態遷移 ・低速モード、低消費電力モード：「CM7 = 1」を「CM7 = 0」に変更(3箇所) ・注2、注6を変更
		74	図8.14 オンチップオシレータクロックからメインクロックへの切り替え手順：図を変更
		80	表10.2 可変ベクタテーブル ・割り込み要因の最終行：「ソフトウェア割り込み」を「INT割り込み」に変更 ・注10、注11を追加
		81	図10.3 割り込み制御レジスタ(1)：注5、注6、注7を追加
		82	図10.4 割り込み制御レジスタ(2) ・C1RECIC/INT5IC、C1TRMIC/S3IC/INT4ICに注2を追加 ・注6、注7を追加
		85	表10.5 ソフトウェア割り込み、特殊割り込み受け付け時のIPLの値 ・割り込み要因の「シングルチップ」を「シングルステップ」に修正
		90	図10.11上 IFSR0レジスタ ・(b5-b3)：「書く場合、書き込めない。」を「書く場合、“0”を書いてください。」に変更 ・注3を追加
		91	10.9 CAN0/1ウェイクアップ割り込み：内容を変更 図10.13 CAN0/1ウェイクアップ割り込みブロック図：図を変更
		94	図11.1 ウォッチドッグタイマブロック図：「RESET」を「内部リセット信号」に変更
		103	表12.2 DMAC転送サイクル数：注1を追加 表12.3 係数j、k：注3を追加

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2004.10.18	111	図13.6上中 ONSFレジスタ、TRGSRレジスタ：注2を追加
		112	表13.1 タイマーモードの仕様 ・分周比：「TAiMRレジスタ」を「TAiレジスタ」に変更 ・選択機能：「カウント停止中は「L」を出力」を「TAiSビットが「0」の期間は「L」を出力」に変更
		113	表13.2 イベントカウンタモードの仕様 ・選択機能：「カウント停止中は「L」を出力」を「TAiSビットが「0」の期間は「L」を出力」に変更
		117	13.1.2.1 二相パルス信号処理でのカウンタ初期化の3行目 ・「INT2端子」を「ZP端子」に変更
		121	図13.10 二相パルス(A相、B相)とZ相との関係：「INT $\alpha$ Z相」を「ZP」に変更 図13.12 PWMモード時のTAiMRレジスタ ・MR0ビット：「PWMモードでは「1」にしてください。」を「パルス出力機能選択ビット(注3)」に変更 ・注3を追加
		126	表13.6 タイマモードの仕様 分周比：「TBiMRレジスタ」を「TBiレジスタ」に変更
		132	図14.1 三相モータ制御用タイマ機能ブロック図：図を変更
		133	図14.2 INVC0レジスタ：内容を変更
		134	図14.3 INVC1レジスタ：INV13ビットの機能を変更
		135	図14.4上 IDB0、IDB1レジスタ：(b7-b6)の内容を変更 図14.4下 DTTレジスタ：注2に追加あり
		137	図14.6上 ICTB2レジスタ ・(b7-b4)の内容を変更 ・注3を追加
		138	図14.7上 TRGSRレジスタ：注2を追加
		139	図14.8上 TA1MAR、TA2MR、TA4MRレジスタ ・MR1ビットの機能の「...では無効」を「...では「0」にしてください」に変更
		140	図14.9 三角波変調動作例：図を変更
		142	15.1 UARTi：特殊モード3の「：UART0、UART1」を削除
		143、144	図15.1～図15.3 UART0～UART2ブロック図：図を変更
		145	図15.4 UARTi送受信部ブロック図：図を変更
		147	図15.6下 U0C0～U2C0レジスタ：注3、注4を変更
		148	図15.7上 U0C1、U1C1レジスタ ・リセット後の値：「00000010b」を「00XX0010b」に変更 ・(b5-b4)：「読んだ場合、その値は「0」」を「読んだ場合、その値は不定」に変更 ・注1を追加
		156	図15.7下 U2C1レジスタ：注1を追加
		156	15.1.1.1 通信エラー発生時の対処方法：新規追加
		157	15.1.1.4 連続受信モード：1～4行目を追加
		159	15.1.1.7 CTS/RTS機能：新規追加
		160	表15.5 UARTモードの仕様：注3を追加
		162	表15.7 UARTモード時の入出力端子の機能 ・TXDiの選択方法：「ダミーデータを出力」を「H」を出力」に変更

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2004.10.18	164	15.1.2.1 転送速度、表15.9 転送速度：新規追加
		165	15.1.2.2 通信エラー発生時の対処方法：新規追加
		167	15.1.2.6 CTS/RTS機能：新規追加
		179	表15.15 特殊モード2時の使用レジスタと設定値 ・UiC1レジスタの「U2LCH」を「U1LCH」に変更
		182	表15.16 IEモード時の使用レジスタと設定値 ・UiC1レジスタの「UiRRM」を「U2RRM」に変更
		184	表15.17 SIMモードの仕様：注3を追加
		192	図15.39 転送クロックの極性：図を変更
		195	図16.1 A/Dコンバータブロック図：OPA1～OPA(下中)の「00b」を「11b」に修正
		208	16.2.4 外部オペアンプ接続モード 5行目 ・「なお、ANEX0端子とANEX1端子とを直結しないでください。」を削除
		209	16.2.6 A/D変換時のセンサーの出力インピーダンス：新規追加
		212	図17.2上 DA0、DA1レジスタ：リセット後の値の「不定」を「00h」に変更
		219	図19.4 バイトアクセス時の各マスクレジスタのビット配置：注1、注2を追加 図19.5 ワードアクセス時の各マスクレジスタのビット配置：注1、注2を追加
		220	図19.6 C0MCTLj、C1MCTLjレジスタ：注2に追加あり
		221	図19.7 C0CTLR、C1CTLRレジスタ上：旧注1を削除。注1、注2、注3を追加 C0CTLR、C1CTLRレジスタ下：注3、注4を追加
		222	図19.8 C0STR、C1STRレジスタ：注2を追加
		226	19.5 動作モード ・1行目：動作モードの「3つ」を「4つ」に変更 ・5行目：「CANインタフェーススリープモード」を追加 図19.12 動作モードの遷移：図を変更
		227	19.5.1 CANリセット/初期化モード：内容を変更 19.5.2 CAN動作モード：2～3行目の内容を変更 19.5.3 CANスリープモードの1行目：「、およびResetビットを“0”」を追加 19.5.4 CANインタフェーススリープモード：新規追加
		228	19.5.5 パスオフステート：内容を変更
		234	19.12 リターンフロムバスオフ機能 ・4行目：「CiSTRレジスタのState_BusOffビット“は0”になりますが、」を追加 19.14 リッスンオンリーモード ・最終行：「リッスンオンリーモード選択時は、送信要求をしないでください。」を追加
		236	図19.20 データフレーム受信時の動作例：RecStateビットの波形を修正 19.15.1 受信：(4)～(5)の内容を変更
		237	図19.21 データフレーム送信時の動作例：本文に対応する番号の位置を変更 19.15.2 送信：(1)～(4)の内容を変更
		239	20. プログラマブル入出力ポート：注1を追加 表20.1 各パッケージの入出力ポートの本数：新規追加
		240	20.2 Piレジスタ：最終行にポートP14について追加 20.3 PURjレジスタ：4行目に「ポートP11～P14を使用する場合、PUR3レジスタのPU37ビットを“1”にしてください。」を追加
		241	図20.1 入出力ポートの構成(1) ・一番上の図にP11～P14を追加 ・注2を追加

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2004.10.18	246	図20.7上 PD0～PD13レジスタ：PD11～PD13を追加。注3、注4を追加
		247	図20.8上 P0～P13レジスタ：P11～P13を追加。注3、注4を追加 図20.8下 PC14レジスタ：新規追加
		249	図20.10 PUR3レジスタ：新規追加
		250	表20.2 シングルチップモード時の未使用端子の処理例：P11～P14、注5を追加
		251	図20.12 未使用端子の処理例：P11～P14(シングルチップモード時) 注2を追加
		254	21.2.1 ROMコードプロテクト機能：内容を変更 21.2.2 IDコードチェック機能：内容を変更
		255	図21.2 ROMCPレジスタ：変更
		258	図21.4上 FMR0レジスタ：リセット後の値の「 <u>XX</u> 000001b」を「 <u>00</u> 000001b」に変更
		259	21.3.3.1 FMR00ビット：内容を変更 21.3.3.8 RMR11ビット：FMR11ビットが「0」の場合の記述を追加 21.3.3.9 FMR16ビット：追加あり
		260	図21.5 EW0モードの設定と解除方法：左枠上から2つめと3つめを入れ替え(転送が先) 図21.6 EW1モードの設定と解除方法：注3に追加あり
		261	図21.7 低消費電力モード前後の処理：注4を追加
		263	21.3.4.12 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード：内容を変更
		264	表21.4 ソフトウェアコマンド一覧表：旧注2を削除
		265	21.3.5.4 プログラム：下から3行目の「リードコマンド」を「リードアレイコマンド」に修正
		268	図21.11 リードロックビットステータスフローチャート ・「ロック状態」、「非ロック状態」を「ブロックロック状態」、「ブロック非ロック状態」に変更
		269	21.3.6 データ保護機能：「ロックビット」の一部を「ロックビットデータ」に変更(7箇所) 21.3.7.1 シーケンサステータス：内容を変更
		274	表21.7 標準シリアル入出力モードの端子の機能説明 ・VCCをVCC1に変更、VCC2を追加 ・VCC1、VCC2、VSS：VCC2、VCCの入力条件を追加 ・P11～P14を追加 ・注2を追加
		276、277	図21.14、図21.15 標準シリアル入出力モード時の端子結線図(2×3)：新規追加
		278	図21.17 標準シリアル入出力モード2を使用する場合の端子処理例：RESETの処理を追加
		280	表21.8 CAN入出力モードの端子の機能説明 ・VCCをVCC1に変更、VCCを追加 ・VCC1、VCC2、VSS：VCC2、VCCの入力条件を追加 ・P11～P14を追加 ・注1を追加
		282、283	図21.19、図21.20 CAN入出力モード時の端子結線図(2×3)：新規追加
		285	表21.9 フラッシュメモリの電気的特性：項目の追加、値の変更あり
		286	表22.1 絶対最大定格 ・P11～P14を追加 ・動作周囲温度に「フラッシュメモリ書き込み消去時」を追加 ・注1を追加

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2004.10.18	287	表22.2 推奨動作条件(1) ・ P11 ~ P14を追加 ・ 注3にP11 ~ P14の記述を追加 ・ 注4を追加
		288	表22.3 推奨動作条件(2) ・ 電源リップルの項目を追加 ・ 注4の内容を変更 図22.1 電源変動のタイミング図：新規追加
		289	表22.4 電気的特性(1) ・ P11 ~ P14を追加 ・ ヒステリシス：「CLK4」を「CLK3」に、「TA2OUT」を「TA0OUT」に修正 ・ ヒステリシス RESET：最大値の「2.2」を「2.5」に変更 ・ ヒステリシス XIN：新規追加 ・ 注2を追加
		291	表22.6 A/D変換特性：「許容信号源インピーダンス」を追加
		292	表22.8 電源回路のタイミング特性：「 $t_{\alpha(M-L)}$ 」を削除 図22.2 電源回路のタイミング図：新規追加
		293	表22.10 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード：「 $t_{\alpha(BCLK-HLDA)}$ 」を削除
		295	表22.21 シリアルI/O： $t_{su(D-C)}$ の最小規格値の「30」を「70」に変更
		296	表22.23 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード ・ $t_{\alpha(BCLK-ALE)}$ ：最大規格値の「25」を「15」に変更 ・ $t_{\alpha(BCLK-HLDA)}$ ：追加
		297	表22.24 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード ・ $t_{\alpha(BCLK-ALE)}$ ：最大規格値の「25」を「15」に変更 ・ $t_{\alpha(BCLK-HLDA)}$ ：追加
		298	表22.25 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード ・ $t_{\alpha(BCLK-HLDA)}$ ：追加 ・ $t_{\alpha(BCLK-ALE)}$ ：最大規格値の「25」を「15」に変更
		299	図22.4 タイミング図(1)：XIN入力の図を追加
		301、302	図22.6、図22.7 タイミング図(3)(4)：読み出しタイミングの「DB」を「DBi」に修正
		303、304	図22.8、図22.9 タイミング図(5)(6)：書き込みタイミングの「DB」を「DBi」に修正
		306	図22.11 タイミング図(8) ・ 読み出しタイミング、書き込みタイミング：「ADi/DB」を「ADi/DBi」に修正
		307	23.1 外部バス：ROM外付け版に関する記述を削除
		308	23.2 PLL周波数シンセサイザ使用時：内容を変更
		309	23.3 パワーコントロール ・ 2項目目：新規追加(ストップモードからの復帰にタイマAを使用する場合、~) ・ 4項目目：内容を変更 ・ 消費電力を小さくするためのポイント：外部クロックの項目を削除
		316	23.7.1.3 ワンショットタイマモード ・ 2項目目：「TABSRレジスタ」を「TAISビット」に修正
		321	23.8.2.1 特殊モード1(I <sup>2</sup> Cモード)：新規追加
		322	23.8.3 SI/O3：新規追加

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ( M16C/6N4 )ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.00	2004.10.18	324 327 328 330 332 333 335 336 337、338	23.9 A/Dコンバータ：3項目目(最終項目)を追加(単掃引モードで～) 23.10.2 CAN動作モードとCANリセットモードの移行：新規追加 23.10.3 消費電流を小さくするためのポイント：新規追加 23.11 プログラマブル入出力ポート：4項目目(最終項目)を追加(PC14レジスタの～) 23.13 マスクROM版：新規追加 23.14.4 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード：内容を変更 23.15 標準ブートプログラムによるフラッシュメモリ書き込み：新規追加 23.16 ノイズ：新規追加 付録1. 外形寸法図：100P6Q-A、128P6Q-Aを追加
2.10	2004.11.10	-	改訂版発行 製品内容見直し(128P6Q-A(128ピン版：M16C/6NR)を削除) 改訂箇所・内容は下記の通りです(表現のみの変更は除きます) 1. 概要 3行目：「または128ピンプラスチックモールドLQFP」を削除 2 表1.1の後：旧表1.2 性能概要(128ピン版：M16C/6NR)を削除 3 図1.1 ブロック図：ポートP11～P14、注3を削除 4 表1.2 製品一覧表：内容見直し(M16C/6NRを削除) 図1.2 型名とメモリサイズ・パッケージ：パッケージ種類の「(GP：)128P6Q-A」を削除 6 図1.4の後：旧図1.5 ピン接続図の「128P6Q-A」を削除 7 表1.3 端子の機能説明(1)：注2、注3を削除 8 表1.4 端子の機能説明(2)：注2を削除 9 表1.5 端子の機能説明(3)：P11～P14、注1を削除 12 3. メモリ 最終2行：M16C/6NRに関する記述を削除 13 表4.1 SFR一覧(1)：注3を削除 28 表4.16 SFR一覧(16)：PC14、PUR3、P11～P13、PD11～PD13レジスタ、注2を削除 30 図5.2 リセットシーケンス：注1を削除 31 表5.1 RESET端子のレベルが「L」の期間の端子の状態：P11～P14、注2を削除 32 6. プロセッサモード：注意書きを削除 表6.1 プロセッサモードの特長：注2を削除 表6.2 ハードウェアリセット後プロセッサモード：注3を削除 表6.3 PM01～PM00ビットの設定値に対するプロセッサモード：注1を削除 33 図6.1 PM0レジスタ：注5、注6を削除 34 図6.2 PM1レジスタ：注7を削除 36 図6.4 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(1)：注2を削除 図6.5 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(2)：注1を削除 37 図6.6 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(3)：注3を削除 図6.7 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時のメモリ配置およびチップ セレクト領域(4)：注2を削除 38 7. バス：注意書きを削除 39 図7.1 CSRレジスタ：注4を削除 45 図7.6 CSEレジスタ：注2を削除



## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.10	2004.11.10	63	表8.4 ウェイトモード時の端子の状態：注1、注2を削除
		65	表8.6 ストップモード時の端子の状態：注1、注2を削除
		100	表12.2 DMAC転送サイクル数：注1を削除
			表12.3 係数j、k：注3を削除
		236	20. プログラマブル入出力ポート：128ピン版の記述、注1を削除
			表20.1 各パッケージの入出力ポートの本数：削除
			20.2 Piレジスタ：最終行のポートP14に関する記述を削除
			20.3 PURjレジスタ：4行目のポートP11～P14に関する記述を削除
		238	図20.1 入出力ポートの構成(1)：一番上の図のP11～P14を削除、注2を削除
		243	図20.7上 PD0～PD10レジスタ：PD11～PD13、注3、注4を削除
		244	図20.8上 P0～P10レジスタ：P11～P13、注3、注4を削除
			図20.8下 PC14レジスタ：削除
		246	旧図20.10 PUR3レジスタ：削除
		247	表20.1 シングルチップモード時の未使用端子の処理例：P11～P14、注5を削除
		248	図20.11 未使用端子の処理例：P11～P14(シングルチップモード時)、注2を削除
		271	表21.7 標準シリアル入出力モードの端子の機能説明：P11～P14、注2を削除
		273	図21.14の後：旧図21.15 標準シリアル入出力モード時の端子結線図(3)を削除
276	表21.8 CAN入出力モードの端子の機能説明：P11～P14、注1を削除		
278	図21.18の後：旧図21.20 CAN入出力モード時の端子結線図(3)を削除		
281	表22.1 絶対最大定格：P11～P14、注1を削除		
282	表22.2 推奨動作条件(1) ・ P11～P14、注3のP11～P14の記述、注4を削除 ・ I <sub>OH(peak)</sub> の単位の「V」を「mA」に修正		
284	表22.4 電気的特性(1)：P11～P14、注2を削除		
325	23.11 プログラマブル入出力ポート：4項目目(最終項目)を削除(PC14レジスタの～)		
332	付録1. 外形寸法図：128P6Q-Aを削除		
2.20	2005.06.24	-	改訂版発行 製品内容見直し(Normal-ver.追加) 改訂箇所・内容は下記の通りです(表現のみの変更は除きます)。
		2	表1.1 性能概要：Normal-ver.の性能概要を追加
		4	表1.2 製品一覧表：内容見直し。Normal-ver.を追加 図1.2 型名とメモリサイズ・パッケージ：特性に「(なし)：Normal-ver.」を追加
		19	図4.7 SFR一覧(7)：注1に「マスクROM版ではアクセスしないでください。」を追加
		53	図8.4 CM2レジスタ：リセット後の値の「0X00X000b」を「0X000000b」に変更
		68	図8.13 通常動作モード状態遷移：注7を変更
		145	図15.7 U0C1～U2C1レジスタ：RIビットの機能を修正(「0：なし、1：あり」に修正)
		217	図19.6 C0MCTLj、C1MCTLjレジスタ ・ RemActiveビット：機能の「1：リモートフレーム転送ステータス」を「1：リモートフレーム送受信ステータス」に変更 ・ RspLockビット：ビット名の「送受信」を削除 ・ 注2：内容を変更

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容			
		ページ	ポイント		
2.20	2005.06.24	218	<p>図19.7 C0CTLR、C1CTLRレジスタ上</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ LoopBackビット：機能の「0：通常動作モード」を「0：ループバックモード無効」に、「1：ループバックモード」を「1：ループバックモード有効」に変更</li> <li>・ BasicCANビット：機能の「0：通常動作モード」を「0：BasicCANモード無効」に、「1：BasicCANモード」を「1：BasicCANモード有効」に変更</li> </ul> <p>図19.7 C0CTLR、C1CTLRレジスタ下</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ TSPreScaleビット：ビットシンボルから「Bit1, Bit0」を削除</li> <li>・ TSResetビット：機能の「0：通常動作モード」を「0：何もしない」に変更</li> <li>・ RetBusOffビット：機能の「0：通常動作モード」を「0：何もしない」に変更</li> <li>・ RXOnlyビット：機能の「0：通常動作モード」を「0：リッスンオンリーモード無効」に、「1：リッスンオンリーモード」を「1：リッスンオンリーモード有効」に変更</li> </ul>		
		219	<p>図19.8 C0STR、C1STRレジスタ上：旧注1を削除</p> <p>図19.8 C0STR、C1STRレジスタ下</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ State_LoopBackビット：機能の「0：動作モード」を「0：ループバックモードではない」に変更</li> <li>・ State_BasicCANビット：機能の「0：動作モード」を「0：BasicCANモードではない」に変更</li> </ul>		
		222	<p>図19.11 C0RECR、C1RECR、C0TECR、C1TECR、C0TSR、C1TSR、C0AFS、C1AFSレジスタ</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 上(C0RECR、C1RECRレジスタ)：注2を削除</li> <li>・ 中上(C0TECR、C1TECRレジスタ)：注1を削除</li> <li>・ 中下(C0TSR、C1TSRレジスタ)：注1を削除</li> </ul>		
		233	19.15.1 受信：(1)の最後の「19.15.2 送信」参照を削除		
		238	図20.1 入出力ポートの構成(1)：4つめの図のP7_0を削除		
		240	図20.3 入出力ポートの構成(3)：2つめの図にP7_0を追加		
		242	図20.6 端子の構成：旧注1を削除		
		285	<p>表22.5 電気的特性(2)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 測定条件5項目目のマスクROM：「(XCIN)」を「(BCLK)」に変更</li> </ul>		
		286	表22.6 A/D変換特性：「許容信号源インピーダンス」を削除		
		2.30	2005.10.24	-	改訂版発行
					Normal-ver.の電気的特性を追加
					改訂箇所・内容は下記の通りです(表現のみの変更は除きます)
1	1.1 応用：Normal-ver.の応用例を追加				
4	表1.2 製品一覧表：注1を追加				
7、8	表1.3、表1.4 端子名一覧表：新規追加				
9	表1.5 端子の機能説明(1)：電源入力機能に3.0～5.5V(Normal-ver.)を追加				
31～33	5. リセット：記載順序を変更				
33	5.5 内部領域の状態：追加				
44	7.2.6 RDY信号				
	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 最終行：「未使用端子の処理をしてください。」を「RDY端子をプルアップしてください。」に変更</li> </ul>				

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ( M16C/6N4 )ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.30	2005.10.24	51	表8.1 各クロック発生回路の概略仕様 ・ PLL周波数シンセサイザのクロック周波数：24MHz(注1)を追加 ・ 注1を追加
		57	図8.8 PLC0レジスタ ・ PLC02～PLC00ビットの011b：変更 ・ 注4を追加
		58	図8.9 メインクロックの接続回路例：変更
		59	図8.10 サブクロックの接続回路例：変更
		60	8.1.4 PLLクロック ・ 8行目：「PLLクロックの周波数が16MHz以上の場合は、PM2レジスタのPM20ビットを「0(2ウェイト)」にしてください。」を追加 ・ 10行目：PLLクロックの周波数に「24MHz(注1)」を追加 ・ 10行目の後：注1を追加
			表8.2 PLLクロックの周波数の設定例 ・ 24MHzの行を追加(12×2通倍、6×4通倍、4×6通倍) ・ 注1に24MHzを追加 ・ 注2、注3を追加
		63	8.4.1.2 PLL動作モード ・ 1行目：6通倍、注1を追加
		64	8.4.1.6 オンチップオシレータモード ・ 最終行：「高速、中速モード～にしてください。」を追加(8.4.1.7から移動)
			8.4.1.7 オンチップオシレータ低消費電力モード ・ 最終行：「高速、中速モード～にしてください。」を削除(8.4.1.6へ移動)
		67	8.4.3 ストップモード ・ 「表8.6 ストップモードからの復帰に使用できる割り込みと使用条件」を追加(本文を表化)
		70	図8.13 通常動作モード状態遷移：注7を削除
		86	10.5.8 割り込みルーチンからの復帰：最終行「レジスタバンクを～」を追加
			10.5.9 割り込み優先順位：1行目「同一サンプリング～」を変更
			10.5.10 割り込み優先レベル判定回路：1行目「割り込み優先レベル～」を変更
		89	図10.11 IFSR1レジスタ(下) ・ IFSR17ビットのビット名に注2を追加 ・ 注2を変更
		96	表12.1 DMACの仕様：最終行にDMA転送サイクル数を追加
		100	12.1.3 ソフトウェアウェイトの影響 ・ 最終行の後：「図12.5に～2バスサイクル必要となります。」を追加(12.1.4 RDY信号の影響の下から移動)
		120	図13.12 PWMモード時のTAiMRレジスタ：b2の「1」を削除
		126	表13.7 イベントカウンタモードの仕様：カウントソースの仕様を変更
		131	図14.1 三相モータ制御用タイマ機能ブロック図：変更
		132	図14.2 INVC0レジスタ：注5、注6を変更
		145	図15.5 U0BRG～U2BRGレジスタ(下)：注3を追加
		146	図15.6 U0C0～U2C0レジスタ(下)：注5を追加

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.30	2005.10.24	163	表15.9 転送速度：24MHz、注1を追加
		189	図15.37 S3Cレジスタ(上)：注5を追加
		189	図15.37 S3BRGレジスタ(中)：注3を追加
		193	表16.1 A/Dコンバータの仕様 ・積分非直線性誤差：仕様に「AVCC = VREF = 3.3Vのとき」を追加
		208	16.2.6 A/D変換時のセンサーの出力インピーダンスの10行目(式は除く) ・「f(XIN)」を「f(AD)」に変更
		209	図16.10 アナログ入力端子と外部センサーの等価回路例：「fAD」を「AD」に変更
		210	図17.1 D/Aコンバータブロック図：変更
		211	図17.2 DA0、DA1レジスタ(下)：設定範囲を追加 図17.3 D/Aコンバータの等価回路：注2を追加
		213	図18.3 CRC演算例：CRC演算詳細を変更
		224	図19.11 C0TECR、C1TECRレジスタ(中上)：注1を追加
		229	表19.2 転送速度の実現例：24MHz、注2を追加
		252	図21.1 フラッシュメモリのブロック図：変更
		254	図21.2 ROMCPレジスタ：変更
		255	表21.3 EW0モードとEW1モードの違い：注1の「ウォッチドッグタイマ」を削除
		256	21.3.2 EW1モード：最終行「プログラム～CPUは停止します。」を追加
		258	21.3.3.4 FMSTPビットの7行目の後：EMSTPビットの書き換え手順を追加
		261	図21.7 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード前後の処理 ・「低消費電力モードプログラム」を「低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モードプログラム」に変更(3箇所)
		263	21.3.4.11 ストップモード：変更 21.3.4.12 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード ・「ロックビットプログラムソフトウェアコマンド」を「ロックビットプログラム」に変更
		266	21.3.5.5 ブロックイレーズ ・最終行の後：「なお、イレーズエラーが～3回実行してください。」を追加 図21.9 ブロックイレーズフローチャート：注2、注3を追加
		272	図21.12 フルステータスチェックフローチャートと各エラー発生時の対処方法 ・イレーズエラーに(4)を追加
		274	表21.7 標準シリアル入出力モードの端子の機能説明 ・VCC1、VCC2、VSSの機能：変更 ・P8_4の機能：変更 ・注1を変更 ・注2を追加
		277	図21.15、図21.16 標準シリアル入出力モード1/2を使用する場合の端子処理例 ・VCC1、VCC2を追加
		279	表21.8 CAN入出力モードの端子の機能説明 ・VCC1、VCC2、VSSの機能：変更 ・P8_4機能：変更 ・注1を追加
		282	図21.19 CAN入出力モードを使用する場合の端子処理例：VCC1、VCC2を追加
		283	表21.9 フラッシュメモリの電気的特性：表内の条件の「Topr = 25」を削除(2箇所)

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.30	2005.10.24	284 306 ~ 341 344  359 360 366  369	21.7.2 電気的特性(Normal-ver.): 新規追加 22.2 電気的特性(Normal-ver.): 新規追加 23.3 パワーコントロール ・3項目目: 変更「ウェイトモードに移行するとき/ストップモードに移行するとき」に分けて記載) 図23.2 各端子の処理例: 変更 23.9 A/Dコンバータ: 最終行(「AN4~AN7は~増加します。」)を追加 23.11 プログラブル入出力モード ・4、5項目目(PM0レジスタ~使用してください。/PM11ビット~出力されます。): 追加 23.14.2 ストップモード: 変更 23.14.4 低消費電力モード、オンチップオシレータ低消費電力モード ・「ロックビットプログラムソフトウェアコマンド」を「ロックビットプログラム」に変更 23.14.8 動作速度: 1行目に「CM1レジスタのCM11ビットを“0”」を追加
2.40	2006.04.14	-	改訂版発行 改訂箇所・内容は下記の通りです(表現のみの変更は除きます)
		22  69  100   111 118 120 125 128 133 134 138  142  143 145 146 151	表4.8 SFR一覧(8) ・IDB0レジスタのリセット後の値: 「00h」を「00111111b」に変更 ・IDB1レジスタのリセット後の値: 「00h」を「00111111b」に変更 図8.12 ストップモード、ウェイトモード状態遷移 ・図を変更(オンチップオシレータから高速、中速モードの矢印を削除) 12.1.3 ソフトウェアウェイトの影響 ・最終行の後: 「図12.5に~2バスサイクル必要となります。」を削除「12.1.4 RDY信号の影響」の下に移動) 12.1.4 RDY信号の影響 ・最終行の後: 「図12.5に~2バスサイクル必要となります。」を追加「12.1.3 ソフトウェアウェイトの影響」の下から移動) 図13.7 タイマモード時のTAiMRレジスタ: 注2を追加 図13.11 ワンショットタイマモード時のTAiMRレジスタ: 注3を追加 図13.12 PWMモード時のTAiMRレジスタ: 注4を追加 図13.18 タイマモード時のTBiMRレジスタ: 注1を追加 図13.20 パルス周期測定モード、パルス幅測定モード時のTBiMRレジスタ: 注2を追加 図14.3 INVC1レジスタ: 注6を追加 図14.4 IDB0、IDB1レジスタ(上): リセット後の値を変更 図14.8 TA1MR、TA2MR、TA4MRレジスタ(上): 注1を追加 図14.8 TABMRレジスタ(下): 注1を追加 図15.1 UART0ブロック図: 変更 図15.2 UART1ブロック図: 変更 図15.3 UART2ブロック図: 変更 図15.5 U0RB~U2RBレジスタ(中): 注3を追加 図15.6 U0C0~U2C0レジスタ(下): 注6を追加 表15.1 クロック同期形シリアルI/Oモードの仕様 ・転送クロックの1行目: 「fj/2(n+1)」を「fj(2n+1)」に変更 ・注3を変更

## 改訂記録

## M16C/6Nグループ(M16C/6N4)ハードウェアマニュアル

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
2.40	2006.04.14	154 159	図15.11 クロック同期形シリアルI/Oモード時の送信、受信タイミング例：変更 表15.5 UARTモードの仕様 ・転送クロックの1、3行目：「 $f_j/16(n+1)$ 」を「 $f_j(16(n+1))$ 」に、「 $f_{EXT}/16(n+1)$ 」を「 $f_{EXT}(16(n+1))$ 」に変更 ・選択機能の仕様の2行目：「送受信」を「送信、受信」に変更(2箇所) ・注2を変更
		162 163	図15.17 UARTモード時の送信タイミング例：変更 15.1.2.1 ビットレート：「転送速度」を「ビットレート」に変更
		167	表15.9 ビットレート：「転送速度」、「ポーレート」、「実時間」を「ビットレート」に変更 表15.10 I <sup>2</sup> Cモードの仕様 ・転送クロックの2行目：「 $f_j/2(n+1)$ 」を「 $f_j(2(n+1))$ 」に変更
		169	表15.11 I <sup>2</sup> Cモード時の使用レジスタと設定値：注3を追加
		176	表15.14 特殊モード2の仕様 ・転送クロックの2行目：「 $f_j/2(n+1)$ 」を「 $f_j(2(n+1))$ 」に変更
		183	表15.17 SIMモードの仕様 ・転送クロックの1、3行目：「 $f_j/16(n+1)$ 」を「 $f_j(16(n+1))$ 」に、「 $f_{EXT}/16(n+1)$ 」を「 $f_{EXT}(16(n+1))$ 」に変更
		185	図15.32 SIMモードの送受信タイミング例：変更
		187	15.1.6.2 フォーマット：本文変更
		189	図15.37 S3Cレジスタ(上)：注6を追加
		190	表15.19 SI/O3の仕様 ・転送クロックの1行目：「 $f_j/2(n+1)$ 」を「 $f_j(2(n+1))$ 」に変更
		191	図15.38 SI/O3動作タイミング図：「1.5サイクル」を「0.5~1.0サイクル」に変更(2箇所)
		192	15.2.3 SOUT3初期値設定機能の2行目 ・「ただし、連続してデータを送信する場合、データとデータの間は、前のデータの最終ビットの値を保持します。」を追加
		211	図17.3 D/Aコンバータの等価回路：変更
		220	図19.7 C0CTRL、C1CTRLレジスタ(上)：注4を追加
		224	図19.11 C0TSR、C1TSRレジスタ(中下)：注1を追加
		225	図19.12 動作モードの遷移：変更
		226	19.5.3 CANスリープモードの1行目：「、およびResetビットを“0”を削除
		229	表19.2 転送速度の実現例：変更(値を追加)
		249	表20.2 メモリ拡張モード、マイクロプロセッサモード時の未使用端子の処理例 ・端子名：「ポートP0~P7」を「ポートP6、P7」に修正
		288	表22.4 電気的特性(1)：XINのヒステリシスを削除
		311	表22.32 電気的特性(1)：XINのヒステリシスを削除
		327	表22.51 電気的特性：XINのヒステリシスを削除
		342	23.1 SFR：追加
		345	23.4 パワーコントロール ・4項目目：ストップモードに移行する場合の内容を変更 ・5項目目：低速モード、低消費電力モードからストップモードに移行し、中速モードに復帰する場合の記述を追加
		360	23.10 A/Dコンバータ：1項目目の3行目に「A/D変換停止後~してください。」を追加

---

M16C/6Nグループ( M16C/6N4 )ハードウェアマニュアル

発行年月日 2003年5月30日 Rev.1.00  
2006年4月14日 Rev.2.40

発行 株式会社 ルネサス テクノロジ 営業企画統括部  
〒100-0004 東京都千代田区大手町2-6-2

---

© 2006. Renesas Technology Corp., All rights reserved. Printed in Japan.

M16C/6N グループ ( M16C/6N4 )  
ハードウェアマニュアル



ルネサスエレクトロニクス株式会社  
神奈川県川崎市中原区下沼部1753 〒211-8668

RJJ09B0006-0240