



AiP8F3264

64KB Flash ROM 的触摸型

8 位微控制器

产品说明书

说明书发行履历:

版本	发行时间	新制/修订内容
2020-04-A1	2020-04	新制
2020-12-A2	2020-12	增加 LQFP44 封装
2021-04-B1	2021-04	修订



1、概述

1.1、说明

AiP8F3264 是一款 64K 字节 FLASH 触控按键型 8 位 MCU，内置一个 1T 流水线型的 8051CPU、2KB XRAM、256B IRAM、64KB 可编程 FLASH、1K 字节 EEPROM。它包含最多 46 个可编程多功能 I/O；Timer0/1/2/5；看门狗定时器；WT 定时器；UART0/1/2；SPI（主/从模式）；I2C（主/从模式）；CRC 校验；乘法器/除法器；LCD 驱动；LED 驱动；TOUCH；一个 OP&CMP；12bit-ADC；LVR；LVD；片内振荡和时钟电路。此外它还拥有 2-pin 的片上调试电路，可以实现全速在线调试功能。

1.2、特性

- 内核
 - 1T 8051
- 存储器
 - 2K 字节 XRAM
 - 256 字节 IRAM
 - 64K 字节 FLASH
 - 1K 字节类 EEPROM
 - 软件设置读写保护范围
- 时钟、复位和电源管理
 - 2.0V~5.5V 数字供电 (VDD) 和 I/O 引脚
 - 上电复位(POR)、低电压复位(LVR)
 - 硬件独立看门狗 WDT
 - 4M~16MHz 晶体振荡器/陶瓷振荡器
 - 32kHz 晶体振荡器
 - 内部高速振荡 HIRC，16MHz
 - 内部低速振荡 LIRC，16kHz
- 低电压复位
 - 14 level 选择
(1.60V/2.00V/2.10V/2.20V/2.32V/2.44V/2.59V/2.75V/2.93V/3.14V/3.38V/3.67V/4.00V/4.40V)
- 低电压检测
 - 13 level 选择
(2.00V/2.10V/2.20V/2.32V/2.44V/2.59V/2.75V/2.93V/3.14V/3.38V/3.67V/4.00V/4.40V)
- 中断
 - 20 个外部中断源(EINT0, EINT1, EINT2, EINT3, EINT40~47, EINT50~57)
 - 定时器(0/1/2/5)(4)
 - WDT(1)
 - I2C(1)
 - WT(1)
 - SPI(1)
 - UART0/1/2(3)
 - ADC(1)
 - LED(1)
 - COM(1)
 - TK(1)
 - LVD(1)
 - MDU(1)
- 数字外设:
 - I/O 端口，46 个多功能双向 I/O 口，支持独立弱上拉，8 个可复用 COM 口（灌电流最大 80mA）
 - 三个 16 位通用定时器 T0/1/2
 - 一个 16 位高级定时器 T5
 - Watch Dog Timer (WDT)
 - Watch Timer (WT)
 - 3 路 UART0/1/2
 - SPI



- I2C
- CRC
- 乘法器/除法器, 支持最高 32 位除以 32 位无符号除法
- LCD 驱动, 最大支持 24 SEG 和 8 COM
- LED 驱动, 最大支持 16 SEG 和 8 COM
- TOUCH, 最多支持 31 个按键通道
- 模拟外设:
 - OPA&CMP
- 12 位 A/D 转换器, 最多支持 29 输入通道及 1/4VDD 通道
- 省电模式
 - STOP 模式
 - IDLE 模式
 - Deep Sleep 模式
- 工作温度: -40~ +85℃
- 封装类型
 - LQFP48
 - LQFP44

1.3、订购信息

管装:

产品型号	订单编号	封装形式	管装数	盒装管	盒装数	箱装盒	箱装数
AiP8F3264	8F3264NK.LA48	LQFP48	250PCS/板	10 板/盒	2500PCS/盒	6 盒/箱	15000PCS/箱
	8F3264NK.LB44	LQFP44	160PCS/板	10 板/盒	1600PCS/盒	6 盒/箱	9600PCS/箱
	8F3264NK-2.LB44	LQFP44	160PCS/板	10 板/盒	1600PCS/盒	6 盒/箱	9600PCS/箱



2、功能框图及引脚说明

2.1、功能框图

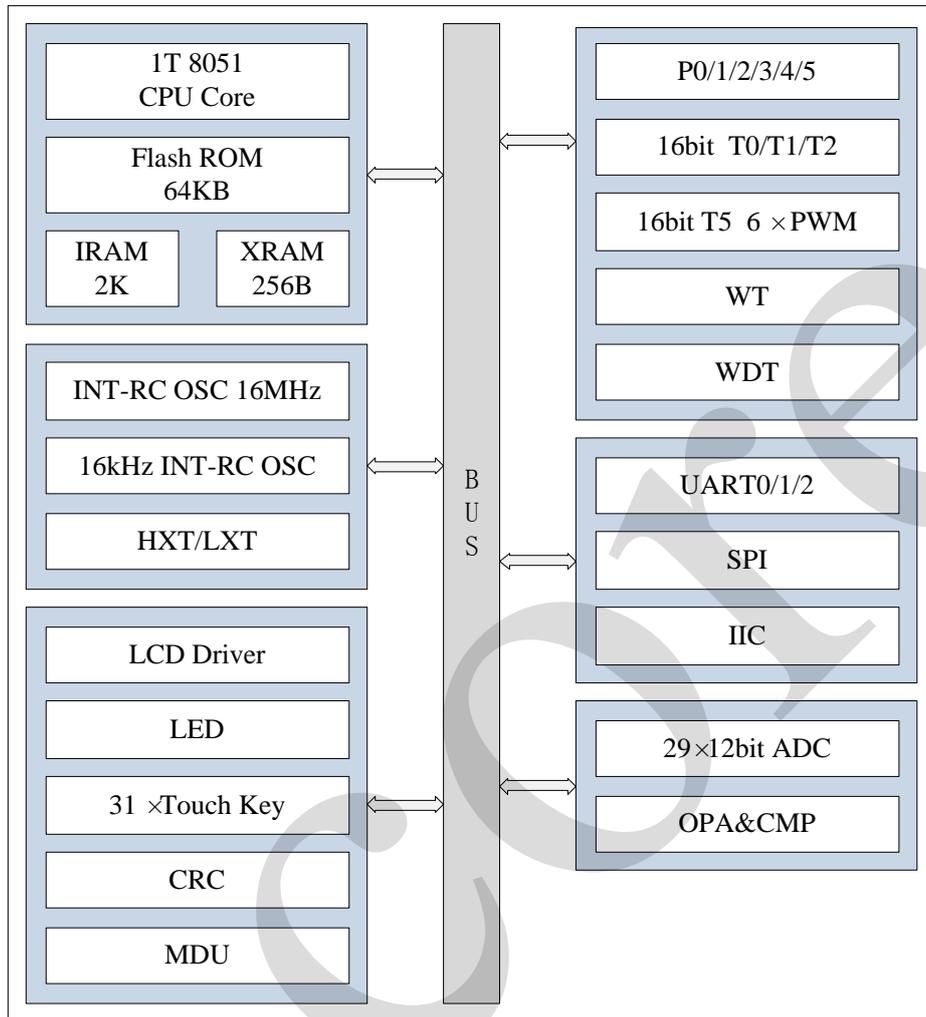


图 2-1 功能框图



2.2、引脚排列图



图 2-2 LQFP48 引脚排列图



图 2-4 LQFP44-2 引脚排列图



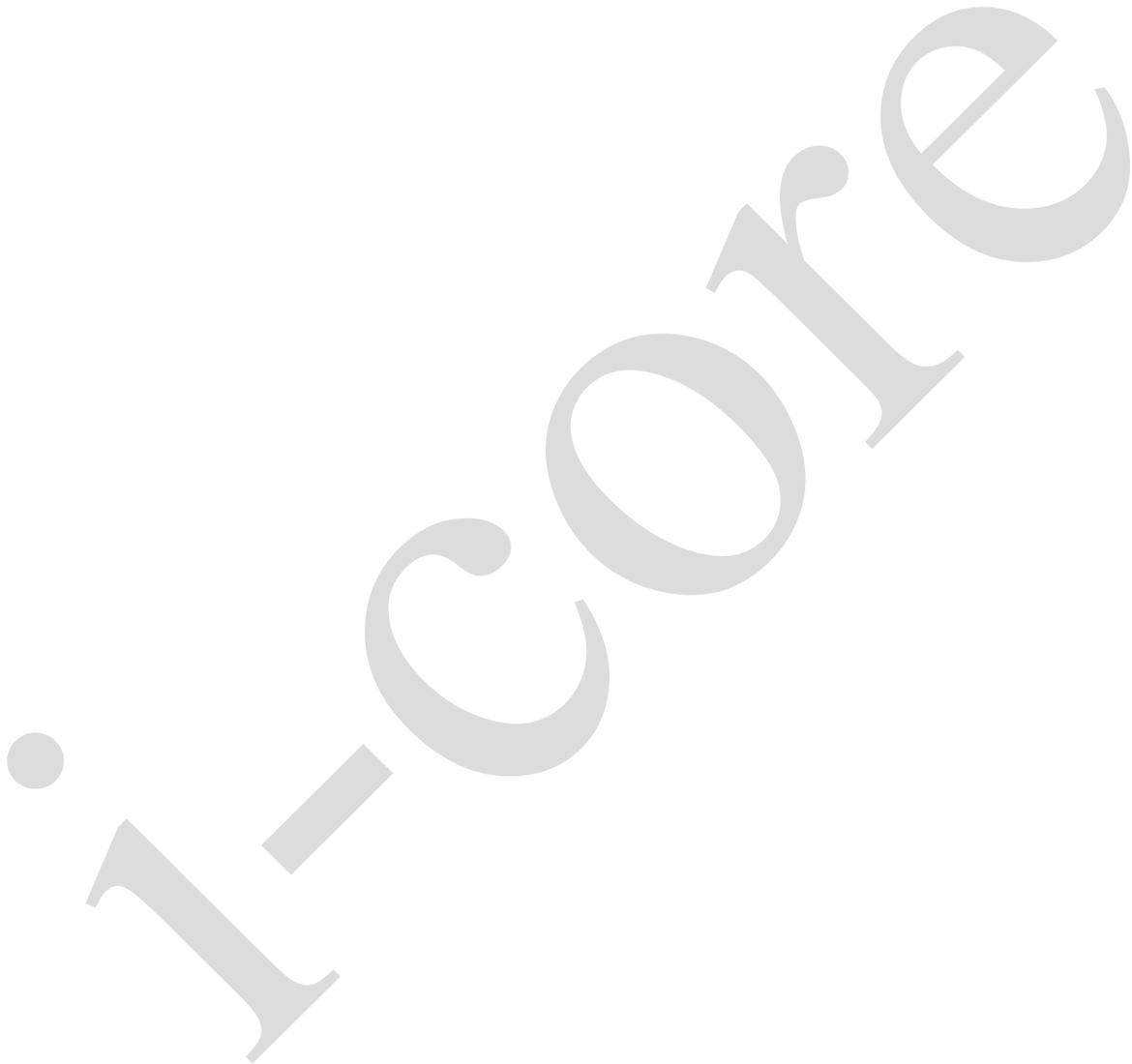
2.3、引脚说明

表 2-1 引脚说明

引脚名称	类型	说明
IO 引脚		
P00~P07	I/O	普通 IO 口, 可配置为内部上拉、开漏输出
P10~P17	I/O	普通 IO 口, 可配置为内部上拉、开漏输出
P20~P27	I/O	普通 IO 口, 可配置为内部上拉、开漏输出
P30~P37	I/O	普通 IO 口, 可配置为内部上拉、开漏输出
P40~P43	I/O	普通 IO 口, 可配置为内部上拉、开漏输出
P50~P55	I/O	普通 IO 口, 可配置为内部上拉、开漏输出
定时器引脚		
PWM0~PWM2	O	PWM0~2 输出
PWMA、PWMB、PWMC、PWMD、PWME、PWF	O	定时器 5 PWM 输出
TC0~TC2	I/O	定时器 0~定时器 2 输入
通讯引脚		
TXD0~TXD2	O	UART0、UART1、UART2 数据输出引脚
RXD0~RXD2	I	UART0、UART1、UART2 数据输入引脚
SCL	I/O	I2C 时钟输入/输出引脚
SDA	I/O	I2C 数据通讯引脚
SCK	I/O	串行时钟输入/输出引脚
MISO	I/O	SPI 主设备输入/从设备输出引脚
MOSI	I/O	SPI 主设备输出/从设备输入引脚
SS0	I/O	SPI 从动选择输入
ADC 引脚		
AN0~AN28	I	AD 输入引脚
TOUCH 引脚		
TK0~TK30	I	触摸按键
CAP	I/O	触摸电容接口
运放&比较器引脚		
OP_N	I	运放负端
OP_P	I	运放正端
OP_O	O	运放输出端
特殊引脚		
E_INT0~E_INT3	I	外部中断输入
INT40~INT47	I	外部中断输入
INT50~INT57	I	外部中断输入
COM0~COM7	O	LCD 共用信号输出
SEG0~SEG27	O	LCD 段选信号输出
OSC_I、OSC_O	I/O	主时钟振荡器引脚
SOSC_I、SOSC_O	I/O	副时钟振荡器引脚



RST	I	外部复位引脚
VDD	P	电源脚
VSS	G	地线
DSDA	I/O	仿真、烧录接口
DSCL	I/O	仿真、烧录接口





3、电特性

3.1、极限参数

表 3-1 极限参数

参数名称	符号	最小	最大	单位
工作电压	VDD	GND-0.3	+6.5	V
输入电压	VI	GND-0.3	VDD+0.3	V
输出电压	VO	GND-0.3	VDD+0.3	V
工作温度	TOPR	-40	+85	°C
储存温度	TSTG	-60	+150	°C
焊接温度	TL	-	+245	°C

注: 1.除非另有规定, $T_{amb}=25^{\circ}\text{C}$;

2. 芯片使用时超过极限参数可能会对芯片造成永久性损坏。这是一个额定值, 在任何情况下如果对芯片的有效操作参数超过规格书规定值都是不允许的, 长时间超过极限参数工作会影响器件的可靠性。

3.2、推荐使用条件

表 3-2 推荐使用条件

参数名称	符号	条件		最小	典型	最大	单位
操作电压	VDD	fx=32.768kHz	SX-tal	1.65	-	5.5	V
		fx=4MHz	X-tal	1.75	-	5.5	
		fx=16MHz		1.96	-	5.5	
		fx=8MHz	内部 RC	1.59	-	5.5	
		fx=16MHz		1.59	-	5.5	
操作温度	TOPR	VDD=1.8~5.5V		-40	-	85	°C

3.3、电气特性

3.3.1、A/D 转换特性

表 3-3 A/D 转换特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
ADC 工作电压	V_{ADC}		2	5	5.5	V
分辨率	N_R		-	-	12	bit
积分非线性误差	E_{IL}		-	± 1	± 4	LSB
微分非线性误差	E_{DL}		-	± 1	± 1	
偏置误差	E_{OF}		-	± 1	± 2	
增益误差	E_{GN}		-	± 1	± 2	
输入电压	V_{AIN}		VSS	-	V_{REF}	V
输入阻抗	Z_{AIN}		-	-	$>1\text{M}$	Ω
ADC 时钟周期	T_{AD}		125	-	-	ns
ADC 转换周期	T_{CNV}		-	12	-	T_{AD}



3.3.2、上电复位特性

表 3-4 上电复位特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
复位电平	V _{POR}	-	-	1.4	-	V
VDD 上升时间	t _r	-	0.05	-	30	V/ms
POR 电流	I _{POR}	-	-	0.2	-	μA

3.3.3、低电压复位和低电压检测特性

表 3-5 LVR&LVI 特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
选择电平	V _{LVR} V _{LVI}	LVR可以选择所有电平但LVI只能选择除了1.90V以外的其他电平。	-	1.90	-	V
			-	2.00	-	
			-	2.10	-	
			-	2.20	-	
			-	2.32	-	
			-	2.44	-	
			-	2.59	-	
			-	2.75	-	
			-	2.93	-	
			-	3.14	-	
			-	3.38	-	
			-	3.67	-	
-	4.00	-				
-	4.40	-				

3.3.4、内部高速 RC 振荡器特性

表 3-6 内部高速 RC 振荡器特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
频率	f _{HIRC}	VDD=2.0~5.5V	-	16	-	MHz
误差	-	T _A =0°C~+50°C	-0.5	-	+0.5	%
		T _A =-20°C~+85°C	-0.5	-	+1	
		T _A =-40°C~+85°C	-1	-	+1	

3.3.5、内部低速 RC 振荡器特性

表 3-7 内部低速 RC 振荡器特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
频率	f _{LIRC}	-	-	16	-	kHz
误差		T _A =-40°C~+85°C	-1	-	+1	%



3.3.6、LCD 电压特性

表 3-8 LCD 电压特性

参数名称	符号	测试条件		最小	典型	最大	单位
LCD 电压	V _{LC0}	LCD 对比度 控制使能, 无负载	LCDCRH=00H	—	0.531VDD	—	V
			LCDCRH=01H		0.563VDD		
			LCDCRH=02H		0.594VDD		
			LCDCRH=03H		0.625VDD		
			LCDCRH=04H		0.656VDD		
			LCDCRH=05H		0.688VDD		
			LCDCRH=06H		0.719VDD		
			LCDCRH=07H		0.750VDD		
			LCDCRH=08H		0.781VDD		
			LCDCRH=09H		0.813VDD		
			LCDCRH=0AH		0.844VDD		
			LCDCRH=0BH		0.875VDD		
			LCDCRH=0CH		0.906VDD		
			LCDCRH=0DH		0.938VDD		
LCDCRH=0EH	0.969VDD						
LCDCRH=0FH	1.000VDD						

3.3.7、DC 特性

表 3-9 DC 特性

参数名称	符号	测试条件		最小	典型	最大	单位
输入高电平	V _{IH}	VDD=5V, I/O 均为 SCHMITT 输入特性		3	-	VDD	V
输入低电平	V _{IL}	VDD=5V, I/O 均为 SCHMITT 输入特性		0	-	2	V
输出高电流	I _{OH}	VDD=5V, V _{OH} =0.9V _{DD} 所有输出管脚		-	10	-	mA
输出低电流	I _{OL}	VDD=5V, V _{OL} =0.1V _{DD} ; 所有输出管脚		-	30	-	mA
输出低电流 (大驱动)	I _{OL-BIG}	VDD=5V, V _{OL} =0.1V _{DD} ; P3		-	80	-	mA
输入高漏电流	I _{IH}	所有输入管脚		-	-	1	μA
输入低漏电流	I _{IL}	所有输入管脚		-1	-	-	μA
上拉电阻	R _{PU}	V _I =0V, T _A =25℃, 所有输入 管脚	VDD=5V	-	30	-	kΩ
			VDD=3V	-	30	-	
工作电流	I _{DD1} (RUN)	f _{IRC} =16MHz, VDD=5V	-	2.97	-	mA	
		f _{IRC} =16MHz, VDD=3V	-	2.95	-		
		f _{IRC} =8MHz, VDD=5V	-	1.69	-		
		f _{IRC} =8MHz, VDD=3V	-	1.65	-		
		f _{IRC} =4MHz, VDD=5V	-	1.04	-		
		f _{IRC} =4MHz, VDD=3V	-	1.02	-		
		f _{IRC} =2MHz, VDD=5V	-	0.7	-		
		f _{IRC} =2MHz, VDD=3V	-	0.69	-		
		f _{IRC} =1MHz, VDD=5V	-	0.53	-		



		$f_{IRC}=1\text{MHz}$, $V_{DD}=3\text{V}$	-	0.52	-	
	I _{DD2} (RUN)	$f_{XIN}=16\text{MHz}$, $V_{DD}=5\text{V}$	-	4	-	mA
		$f_{XIN}=16\text{MHz}$, $V_{DD}=3\text{V}$	-	3.14	-	
		$f_{XIN}=12\text{MHz}$, $V_{DD}=5\text{V}$	-	3.72	-	
		$f_{XIN}=12\text{MHz}$, $V_{DD}=3\text{V}$	-	2.55	-	
		$f_{XIN}=8\text{MHz}$, $V_{DD}=5\text{V}$	-	2.76	-	
		$f_{XIN}=8\text{MHz}$, $V_{DD}=3\text{V}$	-	1.86	-	
		$f_{XIN}=4\text{MHz}$, $V_{DD}=5\text{V}$	-	2.73	-	
		$f_{XIN}=4\text{MHz}$, $V_{DD}=3\text{V}$	-	1.23	-	
	I _{DD2} (IDLE)	$f_{IRC}=16\text{MHz}$, $V_{DD}=5\text{V}$	-	0.88	-	mA
		$f_{IRC}=16\text{MHz}$, $V_{DD}=3\text{V}$	-	0.87	-	
I _{DD3}	$f_{XIN}=32.768\text{kHz}$	Sub RUN	-	180	-	μA
I _{DD4}	$V_{DD}=3\text{V}$ $T_A=25^\circ\text{C}$	Sub IDLE	-	175	-	μA
I _{DD5}	STOP, $V_{DD}=5\text{V}$, $T_A=25^\circ\text{C}$		-	5	-	μA

注: 1、 f_{XIN} 是外部主时钟, f_{SUB} 是外部副时钟, f_{IRC} 是内部 RC, f_X 是选择系统时钟;

2、所有的电流项不包括内部 Watch-dog timer RC (WDTRC) 振荡器和外围设备;

3、所有的电流项均关闭 LVR;

4、所有的电流项包括上电复位模块 (POR)。

3.3.8、AC 特性

表 3-10 AC 特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
复位输入低电平宽度	t_{RST}	Input, $V_{DD}=5\text{V}$	10	-	-	μs
中断输入高低宽度	t_{iWH} , t_{iWL}	所有中断, $V_{DD}=5\text{V}$	10	-	-	μs

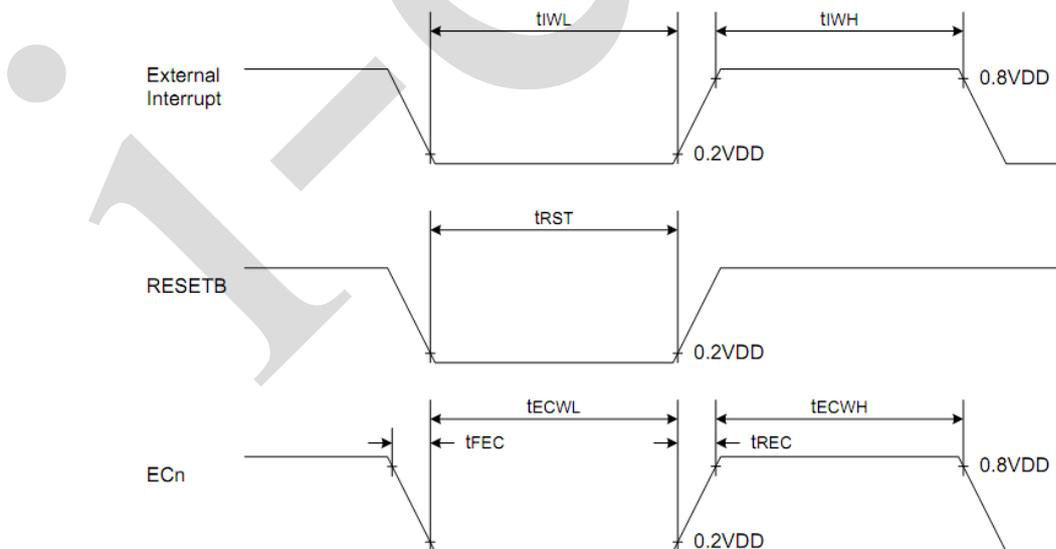


图 3-1 AC 时序



3.3.9、SPI 特性

表 3-11 SPI 特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
输出时钟脉冲周期	t _{SCK}	内部时钟源 SCK	200	-	-	ns
输入时钟脉冲周期		外部时钟源 SCK	200	-	-	
输出时钟高低脉冲宽度	t _{SCKH} , t _{SCKL}	内部时钟源 SCK	70	-	-	
输入时钟脉冲高低宽度		外部时钟源 SCK	70	-	-	
首个输出时钟延时时间	t _{FOD}	内/外时钟源 SCK	100	-	-	
输出时钟延时时间	t _{DS}	-	-	-	50	
输入设置时间	t _{DIS}	-	100	-	-	
输入维持时间	t _{DIH}	-	150	-	-	

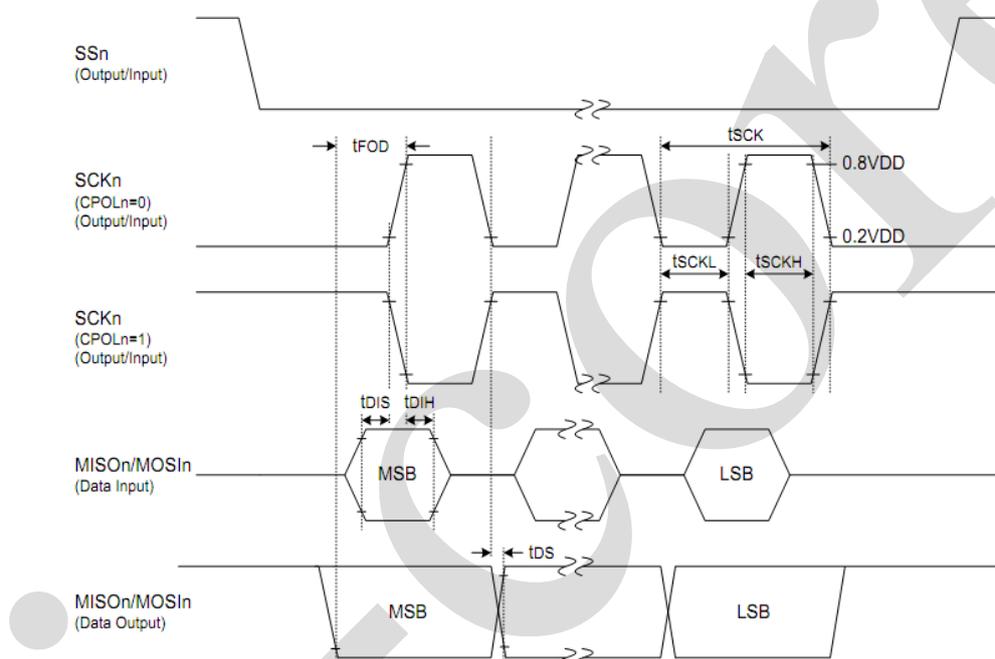


图 3-2 SPI0/1/2 时序



3.3.10、UART0/1/2 特性

表 3-12 UART0/1/2 特性

参数名称	符号	最小	典型	最大	单位
串口时钟周期	t _{SCK}	1250	t _{CPU} x 16	1650	ns
输出数据的设置到时钟上升沿	t _{S1}	590	t _{CPUX} 13	-	
时钟上升沿到输入有效数据时间	t _{S2}	-	-	590	
时钟上升沿之后输出数据维持时间	t _{H1}	t _{CPU} -50	t _{CPU}	-	
时钟上升沿之后输入数据维持时间	t _{H2}	0	-	-	
串口时钟高低电平宽度	t _{HIGH} , t _{LOW}	470	t _{CPUX} 8	970	



图 3-3 UART0/1 时序特性波形图

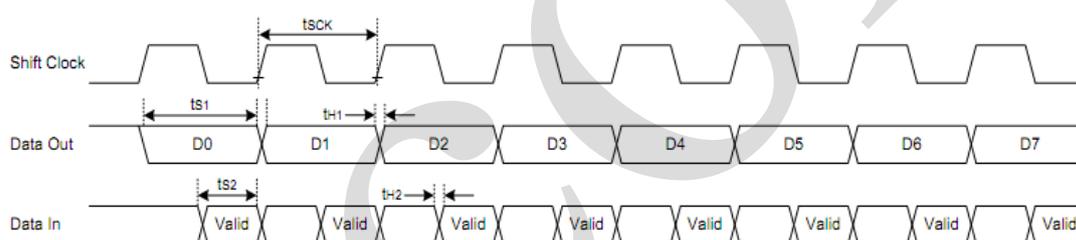


图 3-4 UART0/1 模块时序波形图

3.3.11、I2C 特性

表 3-13 I2C 特性

参数名称	符号	标准模式		高速模式		单位
		最小	最大	最小	最大	
时钟频率	t _{SCL}	0	100	0	400	kHz
时钟高脉冲宽度	t _{SCLH}	4	-	0.6	-	
时钟低脉冲宽度	t _{SCLL}	4.7	-	1.3	-	
总线空闲时间	t _{BF}	4.7	-	1.3	-	
开始条件设置时间	t _{T_{SU}}	4.7	-	0.6	-	
开始条件维持时间	t _{T_{HD}}	4	-	0.6	-	
停止条件设置时间	t _{T_{SPSU}}	4	-	0.6	-	
停止条件维持时间	t _{T_{SPHD}}	4	-	0.6	-	
时钟有效输出	t _{V_D}	0	-	0	-	
数据输入维持时间	t _{D_{IH}}	0	-	0	1.0	
数据输入设置时间	t _{D_{IS}}	250	-	100	-	ns

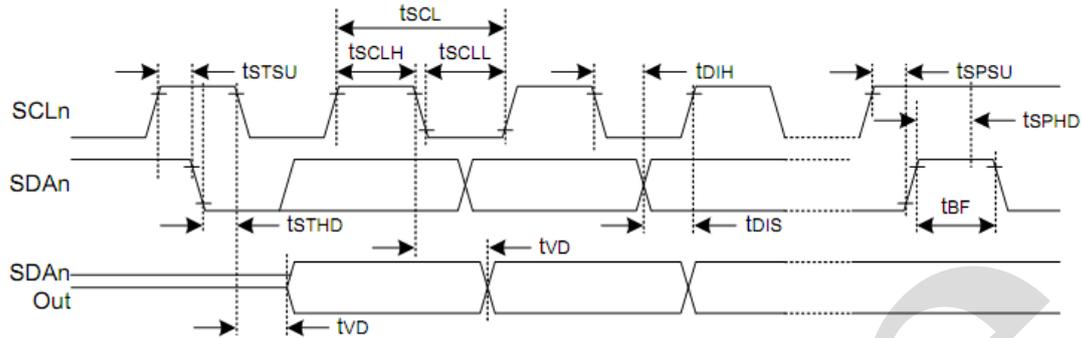


图 3-5 I2C0/1 时序

3.3.12、Stop 模式数据保持电压

表 3-14 Stop 模式数据保持电压

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
保持数据电压	V _{DDDR}	-	0.2	-	-	V

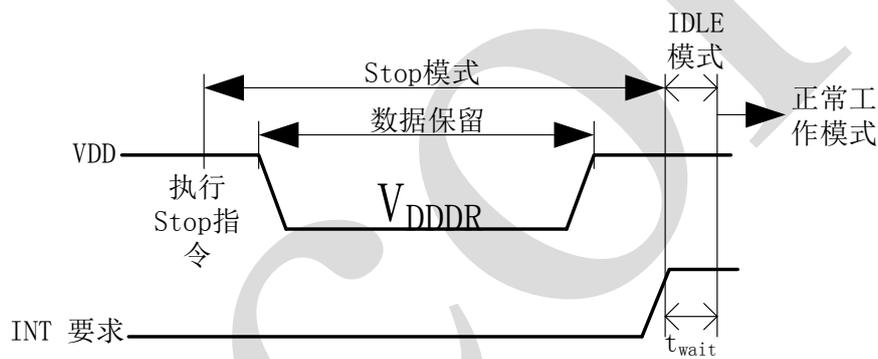


图 3-6 Stop 模式被中断唤醒时序

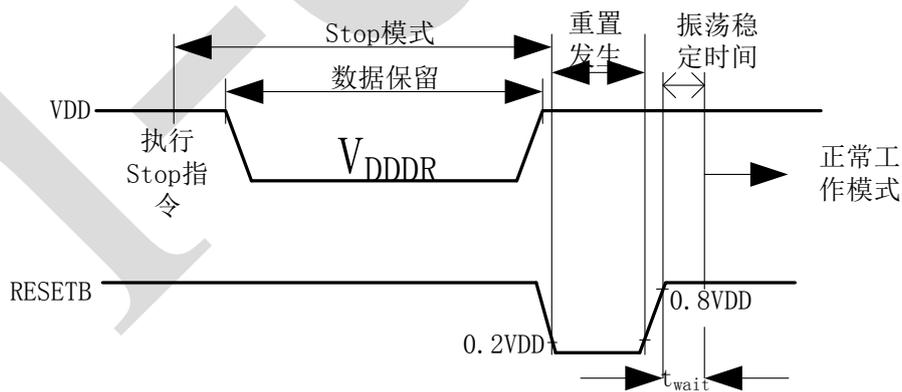


图 3-7 Stop 模式被复位唤醒时序



3.3.13、内部 Flash Rom 特性

表 3-15 FLASH 存储器电气特性

参数	符号	条件	最小值	典型值	最大值	单位
擦写次数	NF _{WE}	-	100000	—	—	次
擦除时间	t _{FSE}	-	—	—	2	ms

3.3.14、主时钟振荡特性

表 3-16 主时钟振荡特性

参数名称	符号	测试条件	最小	典型	最大	单位
晶振	主振荡频率	1.75V~5.5V	—	16	—	MHz

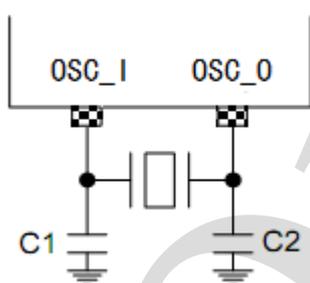


图 3-8 晶体/陶瓷振荡器

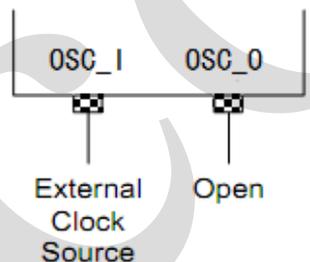


图 3-9 外部时钟

3.3.15、副时钟振荡特性

表 3-17 副时钟振荡特性

参数名称	晶振	测试条件	最小	典型	最大	单位
副振荡频率	晶体	1.65V – 5.5V	-	32.768	-	kHz
SXIN输入频率	外部时钟		-	-	-	kHz

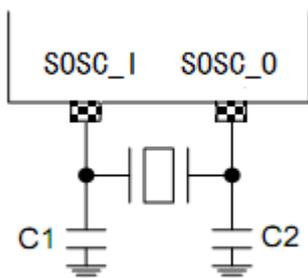


图 3-10 晶体振荡器

注: C1、C2 推荐使用 12pF;

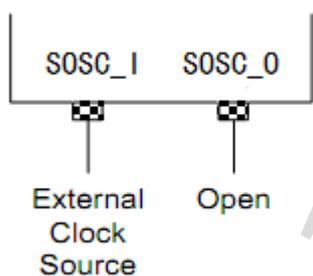


图 3-11 外部时钟

3.3.16、OPA 特性

表 3-18 OPA 特性

符号	参数名称	最小	典型	最大	单位
V _{OS}	输入失调	-2	-	2	mV
V _{CM}	共模电压范围	-	-	V _{DD} -1.4	V
PSRR	电源抑制比	60	80	-	dB
CMRR	共模抑制比	60	80	-	dB
Loop-Gain	开环增益	-	80	-	dB
SR ⁺	正摆率	0.6	1.8	-	V/μs
SR ⁻	负摆率	0.6	1.8	-	V/μs
GBW	增益带宽	0.6	2	-	MHz
PM	相位裕度	45	-	-	°
I _{DD}	静态电流	-	500	-	μA

3.3.17、CMP 特性

表 3-19 CMP 特性

符号	参数名称	最小	典型	最大	单位
V _{OS}	输入失调	-2	-	2	mV
I _{DD}	静态电流	-	150	-	μA
T _S	小信号响应时间		2.26		μs
T _L	大信号响应时间		0.83		μs



4、内核

4.1、描述

内核采用哈佛结构,程序存储器和数据存储器分别位于不同的空间,通过流水线的方式,指令的取得和执行同时进行,与经典 51 单片机相比具有更高的速度。

4.2、指令集

系统控制器的指令集与标准 MCS-51™ 指令集完全兼容,可以使用标准 8051 的开发工具开发 AiP8F3264 的软件。所有的指令在二进制码和功能上与同类的 MCS-51™ 产品完全等价,包括操作码、寻址方式和对 PSW 标志的影响,但是指令时序与标准 8051 不同。

4.3、指令和 CPU 时序

在很多的 8051 产品中,机器周期和时钟周期是不同的,机器周期的长度在 2 到 12 个时钟周期之间。但是 AiP8F3264 只基于时钟周期,所有指令时序都以时钟周期计算。

由于 AiP8F3264 采用了流水线结构,大多数指令执行所需的时钟周期数与指令的字节数一致。

4.4、MOVX 指令和程序存储器

MOVX 指令通常用于访问外部数据存储器。在 AiP8F3264 中,MOVX 指令可用于访问片内 XRAM。

4.5、片内 XRAM

AiP8F3264 内部有 2KB 的 XRAM。该外部存储器空间可以用外部传送指令 (MOVX) 和数据指针 (DPTR) 访问,或者通过使用 R0 或 R1 用间接寻址方式访问。如果 MOVX 指令使用一个 8 位地址操作数 (例如 @R1),则 16 位地址的高字节固定为 0。

4.5.1、访问 XRAM

XRAM 存储器空间通过 MOVX 指令访问。MOVX 指令有两种形式,这两种形式都使用间接寻址方式。第一种方法使用数据指针 DPTR,该 16 位寄存器中含有待读或写的 XRAM 单元的实际地址。

4.5.2、16 位 MOVX 示例

16 位形式的 MOVX 指令访问由 DPTR 寄存器的内容所指向的存储器单元。下面的指令将地址 0x0134 的内容读入累加器 A:

```
MOV DPTR, #0134h; 将待读单元的 16 位地址 (0x0134) 装入 DPTR
```

```
MOVX A, @DPTR; 将地址 0x0134 的内容装入累加器 A
```

上面的例子使用 16 位立即数 MOV 指令设置 DPTR 的内容。还可以通过访问特殊功能寄存器 DPH (DPTR 的高 8 位) 和 DPL (DPTR 的低 8 位) 来改变 DPTR 的内容。



4.6、存储器组织

AiP8F3264 系统控制器的存储器组织与标准 8051 的存储器组织类似。有两个独立的存储器空间：程序存储器和数据存储器。程序和数据存储器共享同一个地址空间，但通过不同的指令类型访问。AiP8F3264 的存储器组织如下图所示。

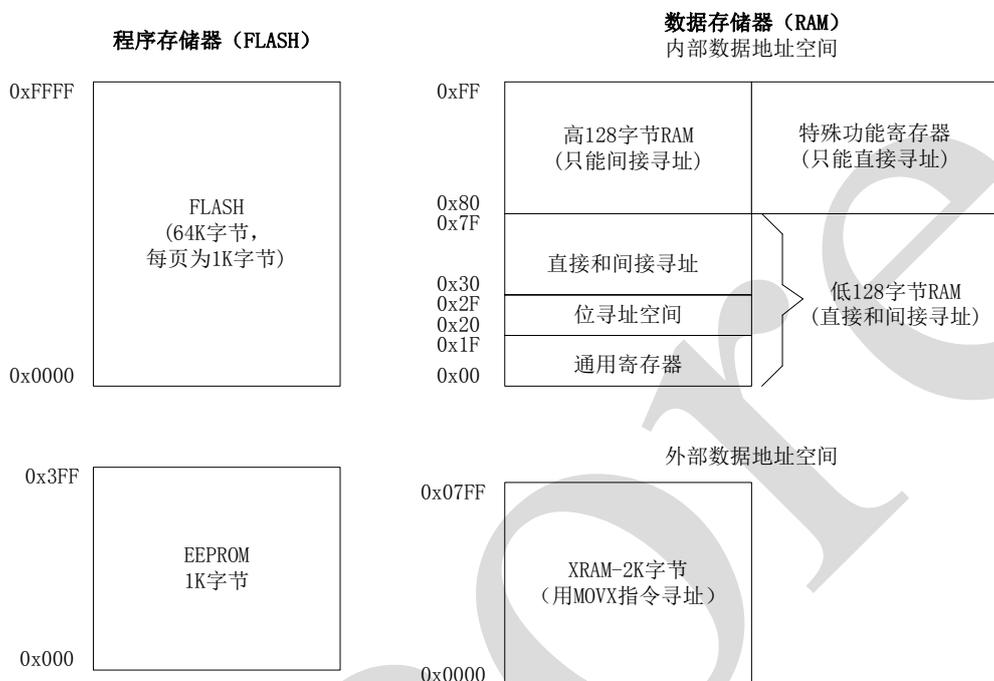


图 4-1 存储器组织图

4.6.1、程序存储器

程序存储器包含 64KB（不包括 INFO 区）的 FLASH，可用来存放用户程序。该存储器以 1K 字节为 1 个扇区，可以在系统编程，且不需特别的编程电压。

4.6.2、数据存储器

AiP8F3264 的数据存储器空间中有 256 字节的内部 RAM，位于地址 0x00 到 0xFF 的地址空间。数据存储器中的低 128 字节用于通用寄存器和临时存储器。可以用直接或间接寻址方式访问数据存储器中的低 128 字节。从 0x00 到 0x1F 为 4 个通用寄存器区，每个区有 8 个 8 位寄存器。接下来的 16 字节，从地址 0x20 到 0x2F，既可以按字节寻址又可以作为 128 个位地址用直接位寻址方式访问。

数据存储器中的高 128 字节只能用间接寻址访问。该存储区与特殊功能寄存器（SFR）占据相同的地址空间，但物理上与 SFR 空间是分开的。当寻址高于 0x7F 的地址时，指令所用的寻址方式决定了 CPU 是访问数据存储器的高 128 字节还是访问 SFR。使用直接寻址方式的指令将访问 SFR 空间，间接寻址高于 0x7F 地址的指令将访问数据存储器的高 128 字节。图 4-1 给出了 AiP8F3264 数据存储器组织的示意图。



4.6.3、通用寄存器

数据存储器的低 32 字节，从地址 0x00 到 0x1F，可以作为 4 个通用寄存器区访问。每个区有 8 个 8 位寄存器，称为 R0-R7。在某一时刻只能选择一个寄存器区。程序状态字中的 RS0 (PSW.3) 和 RS1 (PSW.4) 位用于选择当前的寄存器区。这允许在进入子程序或中断服务程序时进行快速现场切换。间接寻址方式使用 R0 和 R1 作为间址寄存器。

4.6.4、位寻址空间

除了直接访问按字节组织的数据存储器外，从 0x20 到 0x2F 的 16 个数据存储器单元还可以作为 128 个独立寻址位访问。每个位有一个位地址，从 0x00 到 0x7F。位于地址 0x20 的数据字节的位 0 具有位地址 0x00，位于 0x20 的数据字节的位 7 具有位地址 0x07。位于 0x2F 的数据字节的位 7 具有位地址 0x7F。由所用指令的类型来区分是位寻址还是字节寻址。

MCS-51™ 汇编语言允许用 XX.B 的形式替代位地址，XX 为字节地址，B 为寻址位在字节中的位置。例如，指令：

```
MOV    C, 22h.3
```

将 0x13 中的布尔值（字节地址 0x22 中的位 3）传送到进位标志。

4.6.5、堆栈

程序的堆栈可以位于 256 字节数据存储器中的任何位置。堆栈区域用堆栈指针 (SP, 0x81) 指定。SP 指向最后使用的位置。下一个压入堆栈的数据将被存放在 SP+1，然后 SP 加 1。

复位后堆栈指针被初始化为地址 0x07，因此第一个被压入堆栈的数据将被存放在地址 0x08，这也是寄存器区 1 的第一个寄存器 (R0)。如果使用不止一个寄存器区，SP 应被初始化为数据存储器中不用于数据存储的位置。堆栈深度最大可达 256 字节。



4.6.6、特殊功能寄存器

从 0x80 到 0xFF 的直接寻址存储器空间为特殊功能寄存器(SFR)。SFR 提供对 AiP8F3264 的资源和外设的控制及 AiP8F3264 与这些资源和外设之间的数据交换。下表列出了 AiP8F3264 系统控制器中的全部 SFR。

任何时刻用直接寻址方式访问 0x80~0xFF 的存储器空间将访问特殊功能寄存器(SFR)。地址以 0x0 或 0x8 结尾的 SFR (例如 ACC、IEN0、IEN1、PSW 等) 既可以按字节寻址也可以按位寻址, 所有其它 SFR 只能按字节寻址。FSCR 寄存器有 KEYCODE 设计, 出于软件安全的考虑, 在将数据写入该 SFR 之前, 必须先按顺序正确地将 KEYCODE 数值写入到 KEYCODE 寄存器中。SFR 空间中未使用的地址保留, 访问这些地址会产生不确定的结果, 应予避免。有关每个寄存器的详细说明请参见各章节寄存器说明。



表 4-1 特殊功能寄存器 (SFR) 存储器映象

高 5 位地址	低 3 位地址							
	0H	1H	2H	3H	4H	5H	6H	7H
F8H	IP1	CRCIN	CRCRDL	CRCDRH	FSCR0	FSDR	FSALR	FSAHR
F0H	B	-	-	-	SYCTRL	CKCR	OSCCR1	OSCTS
E8H	RSTFR	MDAH0	MDAH1	MDBH0	MDBH1	MDCH0	MDCH1	OPACR
E0H	ACC	MDAL0	MDAL1	MDBL0	MDBL1	MDCL0	MDCL1	MDUCR
D8H	LVRCR	I2C_CR1	SPICR1	SPICR2	SPISR	SPIDR	FSCR1	KEYCODE
D0H	PSW	I2C_SR1	I2C_SR2	I2C_DR	I2C_ADDR	I2C_CCRL	I2C_CCRH	I2C_SDHR
C8H	OSCCR	UART2_CR1	UART2_CR2	UART2_CR3	UART2_DR	UART2_SR	UART2_BRR1	UART2_BRR2
C0H	EIFLAG0	UART1_CR1	UART1_CR2	UART1_CR3	UART1_SR	UART1_DR	UART1_BRR1	UART1_BRR2
B8H	IP0	UART0_CR1	UART0_CR2	UART0_CR3	UART0_DR	UART0_SR	UART0_BRR1	UART0_BRR2
B0H	P3	T2CR1	T2CR2	T2DR1L	T2DR1H	T2DR2L	T2DR2H	EIFLAG1
A8H	IE0	IE1	IE2	ADCCRL	ADCCRH	ADCRL	ADCRH	P5IO
A0H	P2	T1CR1	T1CR2	T1DR1L	T1DR1H	T1DR2L	T1DR2H	P4IO
98H	P5	T0CR1	T0CR2	T0DR1L	T0DR1H	T0DR2L	T0DR2H	P3IO
90H	P1	DPS	WDTCR	WTCR	-	P0IO	P1IO	P2IO
88H	P4	CKCON	WDTDR/ WDTCNT	WTDR/ WTCNT	EIFLAG2	-	FRECR	FRECNT
80H	P0	SP	DPL	DPH	DPL1	DPH1	LVICR	PCON



表 4-2 特殊功能寄存器

寄存器	地址	说明	初值
P0	80H	P0 数据寄存器	FFH
SP	81H	堆栈指针	07H
DPL	82H	数据指针低位寄存器	00H
DPH	83H	数据指针高位寄存器	00H
DPL1	84H	数据指针低位寄存器 1	00H
DPH1	85H	数据指针高位寄存器 1	00H
LVICR	86H	LVD 控制寄存器	00H
PCON	87H	电源控制寄存器	00H
P4	88H	P4 数据寄存器	FFH
CKCON	89H	时钟控制寄存器	00H
WDTDR	8AH	WDT 溢出值寄存器	FFH
WDTCNT	8AH	WDT 计数器	00H
WTDR	8BH	WT 数据寄存器	FFH
WTCNT	8BH	WT 计数器寄存器	00H
EIFLAG2	8CH	外部中断标志 5 寄存器	00H
FRECR	8EH	预分频控制寄存器	01H
FRECNT	8FH	WDT 预分频计数器	00H
P1	90H	P1 数据寄存器	FFH
DPS	91H	数据指针选择寄存器	00H
WDTCR	92H	WDT 控制寄存器	00H
WTCR	93H	WT 控制寄存器	00H
P0IO	95H	P0 方向寄存器	00H
P1IO	96H	P1 方向寄存器	00H
P2IO	97H	P2 方向寄存器	00H
P5	98H	P5 数据寄存器	FFH
T0CR1	99H	定时器 0 控制寄存器 1	00H
T0CR2	9AH	定时器 0 控制寄存器 2	00H
T0DR1L	9BH	定时器 0 周期寄存器低 8 位	FFH
T0DR1H	9CH	定时器 0 周期寄存器高 8 位	FFH
T0DR2L	9DH	定时器 0 占空比寄存器低 8 位	FFH
T0DR2H	9EH	定时器 0 占空比寄存器高 8 位	FFH
P3IO	9FH	P3 方向寄存器	00H
P2	A0H	P2 数据寄存器	FFH
T1CR1	A1H	定时器 1 控制寄存器 1	00H
T1CR2	A2H	定时器 1 控制寄存器 2	00H
T1DR1L	A3H	定时器 1 周期寄存器低 8 位	FFH
T1DR1H	A4H	定时器 1 周期寄存器高 8 位	FFH



T1DR2L	A5H	定时器 1 占空比寄存器低 8 位	FFH
T1DR2H	A6H	定时器 1 占空比寄存器高 8 位	FFH
P4IO	A7H	P4 方向寄存器	00H
IE0	A8H	中断使能寄存器 0	00H
IE1	A9H	中断使能寄存器 1	00H
IE2	AAH	中断使能寄存器 2	00H
ADCCRL	ABH	AD 控制寄存器低字节	00H
ADCCRH	ACH	AD 控制寄存器高字节	00H
ADCURL	ADH	AD 转换结果寄存器低字节	xxH
ADCURH	AEH	AD 转换结果寄存器高字节	xxH
P5IO	AFH	P5 方向寄存器	00H
P3	B0H	P3 数据寄存器	FFH
T2CR1	B1H	定时器 2 控制寄存器 1	00H
T2CR2	B2H	定时器 2 控制寄存器 2	00H
T2DR1L	B3H	定时器 2 周期寄存器低 8 位	FFH
T2DR1H	B4H	定时器 2 周期寄存器高 8 位	FFH
T2DR2L	B5H	定时器 2 占空比寄存器低 8 位	FFH
T2DR2H	B6H	定时器 2 占空比寄存器高 8 位	FFH
EIFLAG1	B7H	外部中断标志 4 寄存器	00H
IP0	B8H	中断优先级控制寄存器 0	00H
UART0_CR1	B9H	UART0 控制寄存器 1	00H
UART0_CR2	BAH	UART0 控制寄存器 2	00H
UART0_CR3	BBH	UART0 控制寄存器 3	00H
UART0_DR	BCH	UART0 数据寄存器	00H
UART0_SR	BDH	UART0 状态寄存器	C0H
UART0_BBR1	BEH	UART0 波特率控制寄存器 1	00H
UART0_BBR2	BFH	UART0 波特率控制寄存器 2	00H
EIFLAG0	C0H	外部中断标志 0 寄存器	00H
UART1_CR1	C1H	UART1 控制寄存器 1	00H
UART1_CR2	C2H	UART1 控制寄存器 2	00H
UART1_CR3	C3H	UART1 控制寄存器 3	00H
UART1_SR	C4H	UART1 状态寄存器	C0H
UART1_DR	C5H	UART1 数据寄存器	00H
UART1_BBR1	C6H	UART1 波特率控制寄存器 1	00H
UART1_BBR2	C7H	UART1 波特率控制寄存器 2	00H
OSCCR	C8H	振荡时钟控制寄存器	10H
UART2_CR1	C9H	UART2 控制寄存器 1	00H
UART2_CR2	CAH	UART2 控制寄存器 2	00H



UART2_CR3	CBH	UART2 控制寄存器 3	00H
UART2_DR	CCH	UART2 数据寄存器	00H
UART2_SR	CDH	UART2 状态寄存器	C0H
UART2_BBR1	CEH	UART2 波特率控制寄存器 1	00H
UART2_BBR2	CFH	UART2 波特率控制寄存器 2	00H
PSW	D0H	程序状态寄存器	00H
I2C_SR1	D1H	I2C 状态寄存器 1	00H
I2C_SR2	D2H	I2C 状态寄存器 2	00H
I2C_DR	D3H	I2C 数据寄存器	00H
I2C_ADDR	D4H	I2C 从机地址寄存器	00H
I2C_CCRL	D5H	I2C 时钟控制寄存器低字节	00H
I2C_CCRH	D6H	I2C 时钟控制寄存器高字节	00H
I2C_SDHR	D7H	I2C SDA 保持时间寄存器	00H
LVRCR	D8H	LVRCR 低压复位控制寄存器	00H
I2C_CR1	D9H	I2C 控制寄存器 1	00H
SPICR1	DAH	SPI 控制寄存器 1	00H
SPICR2	DBH	SPI 控制寄存器 2	00H
SPISR	DCH	SPI 状态寄存器	02H
SPIDR	DDH	SPI 数据寄存器	00H
FSCR1	DEH	Flash 页保护寄存器	00H
KEYCODE	DFH	KEYCODE 寄存器	00H
ACC	E0H	累加器	00H
MDAL0	E1H	乘除数寄存器 A 低 16 位低字节	00H
MDAL1	E2H	乘除数寄存器 A 低 16 位高字节	00H
MDBL0	E3H	乘除数寄存器 B 低 16 位低字节	00H
MDBL1	E4H	乘除数寄存器 B 低 16 位高字节	00H
MDCL0	E5H	乘除数寄存器 C 低 16 位低字节	00H
MDCL1	E6H	乘除数寄存器 C 低 16 位高字节	00H
MDUC	E7H	MDU 控制寄存器	00H
RSTFR	E8H	RSTFR 复位标志位寄存器	80H
MDAH0	E9H	乘除数寄存器 A 高 16 位低字节	00H
MDAH1	EAH	乘除数寄存器 A 高 16 位高字节	00H
MDBH0	EBH	乘除数寄存器 B 高 16 位低字节	00H
MDBH1	ECH	乘除数寄存器 B 高 16 位高字节	00H
MDCH0	EDH	乘除数寄存器 C 高 16 位低字节	00H
MDCH1	EEH	乘除数寄存器 C 高 16 位高字节	00H
OPACR	EFH	OPA 控制寄存器	00H
B	F0H	B 寄存器	00H



SYSCTRL ^{注1}	F4H	唤醒时钟控制寄存器	00H
CKCR ^{注1}	F5H	时钟控制寄存器	00H
OSCCR1	F6H	晶振控制寄存器	00H
OSCTS	F7H	外部晶振稳定检测时间控制寄存器	00H
IP1	F8H	中断优先级控制寄存器 1	00H
CRCIN	F9H	CRC 校验数据输入寄存器	00H
CRCDL	FAH	CRC 校验结果低字节寄存器	00H
CRCRH	FBH	CRC 校验结果高字节寄存器	00H
FSCR ^{注2}	FCH	Flash 控制寄存器	00H
FSDR	FDH	Flash 数据寄存器	00H
FSALR	FEH	Flash 地址低位寄存器	00H
FSAHR	FFH	Flash 地址高位寄存器	00H

注:

- 1、需预先写入 KEYCODE 解锁写保护: 3C、02、A0, 写结束后写入 00 打开写保护
- 2、需预先写入 KEYCODE 解锁写保护: 3C、02、A1, 写结束后写入 00 打开写保护



4.6.7、扩展地址寄存器

XRAM 中从 0x40E0 到 0x41FF 的存储器空间为扩展地址寄存器。扩展地址寄存器作为 SFR 功能的补充，提供对 AiP8F3264 的资源和外设的控制及与这些资源和外设之间的数据交换。

有关每个寄存器的详细说明请参见各章节寄存器说明。

表 4-3 扩展地址区特殊功能寄存器（SFR）存储器映像

地址	寄存器
40E1H	POPU
40E2H	P1PU
40E3H	P2PU
40E4H	P3PU
40E5H	P4PU
40E6H	P5PU
40E9H	P0OD
40EAH	P1OD
40EBH	P2OD
40ECH	P3OD
40EDH	P4OD
40EEH	P5OD
40F1H	P0DB
40F2H	P1DB
40F3H	P2DB
40F4H	P4DB
4118H	EIPOL0
4119H	EIPOL1
411AH	EINT4SEL
411BH	EINT5SEL
4130H	TKCR
4131H	TKCHSEL
4132H	TKOSCCR
4133H	CTCCR
4134H	TKINT
4135H	TKTMRH
4136H	TKTMRH
4137H	TKDATAH
4138H	TKDATAH
4139H	TMR_LOADL
413AH	TMR_LOADH
413BH	LDCRCL
413CH	LDCRCH
413DH	FRASEL
413EH	LEDCR
413FH	DISCOM
4140H	LEDDZ



4141H	BIGDRIVE
4150H	ADAN0
4151H	ADAN1
4152H	ADAN2
4153H	ADAN3
4154H	ADAN4
4155H	SEGCR0
4156H	SEGCR1
4157H	SEGCR2
4158H	SEGCR3
4159H	COMCR
415AH	LCMCR0
415BH	LCMCR1
415CH	LCMCR2
41E2H	T5PWMOE
41E3H	T5DCR1
41E4H	T5DCR2
41E6H	T5DR0L
41E7H	T5DR0H
41E9H	T5DATA1L
41EAH	T5DATA1H
41EBH	T5DATA2L
41ECH	T5DATA2H
41EDH	T5DATA3L
41EEH	T5DATA3H
41EFH	T5CR1
41F1H	T5DATA4L
41F2H	T5DATA4H
41F3H	T5DATA5L
41F4H	T5DATA5H
41F5H	T5DATA6L
41F6H	T5DATA6H
41F7H	T5CR2



表 4-4 扩展地址寄存器

寄存器	地址	说明	初值
P0PU	40E1H	P0 上拉寄存器	00H
P1PU	40E2H	P1 上拉寄存器	00H
P2PU	40E3H	P2 上拉寄存器	00H
P3PU	40E4H	P3 上拉寄存器	00H
P4PU	40E5H	P4 上拉寄存器	00H
P5PU	40E6H	P5 上拉寄存器	00H
P0OD	40E9H	P0 开漏寄存器	00H
P1OD	40EAH	P1 开漏寄存器	00H
P2OD	40EBH	P2 开漏寄存器	00H
P3OD	40ECH	P3 开漏寄存器	00H
P4OD	40EDH	P4 开漏寄存器	00H
P5OD	40EEH	P5 开漏寄存器	00H
P0DB	40F1H	P0 数字滤波控制寄存器	00H
P1DB	40F2H	P1 数字滤波控制寄存器	00H
P2DB	40F3H	P2 数字滤波控制寄存器	00H
P4DB	40F4H	P4 数字滤波控制寄存器	00H
EIPOL0	4118H	外部中断触发控制寄存器 0	00H
EIPOL1	4119H	外部中断触发控制寄存器 1	00H
EINT4SEL	411AH	外部中断 4 输入端口选择寄存器	00H
EINT5SEL	411BH	外部中断 5 输入端口选择寄存器	00H
TKCR	4130H	触摸按键控制寄存器	00H
TKCHSEL	4131H	触摸按键通道选择寄存器	00H
TKOSCCR	4132H	触摸独立振荡控制寄存器	40H
CTCCR	4133H	CTC 模式控制寄存器	00H
TKINT	4134H	触摸中断控制寄存器	00H
TKTMR_L	4135H	TKTMR 低字节寄存器	00H
TKTMR_H	4136H	TKTMR 高字节寄存器	00H
TKDATA_L	4137H	TKDATA 低字节寄存器	00H
TKDATA_H	4138H	TKDATA 高字节寄存器	00H
TMR_PLOAD_L	4139H	TKTMR_PLOAD 低字节寄存器	00H
TMR_PLOAD_H	413AH	TKTMR_PLOAD 高字节寄存器	00H
LDCR_L	413BH	LCD 控制寄存器低字节	00H
LDCR_H	413CH	LCD 控制寄存器高字节	00H
FRASEL	413DH	LCD 帧频选择寄存器	00H
LEDCR	413EH	LED 控制寄存器	00H
DISCOM	413FH	COM 扫描宽度寄存器	FFH
LEDDZ	4140H	死区宽度寄存器	00H



BIGDRIVE	4141H	端口大驱动控制寄存器	00H
ADAN0	4150H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 0	00H
ADAN1	4151H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 1	00H
ADAN2	4152H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 2	00H
ADAN3	4153H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 3	00H
ADAN4	4154H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 4	00H
SEGCR0	4155H	SEG 口使能控制寄存器 0	00H
SEGCR1	4156H	SEG 口使能控制寄存器 1	00H
SEGCR2	4157H	SEG 口使能控制寄存器 2	00H
SEGCR3	4158H	SEG 口使能控制寄存器 3	00H
COMCR	4159H	COM 口使能控制寄存器	00H
LCMCR0	415AH	端口控制寄存器 0	00H
LCMCR1	415BH	端口控制寄存器 1	00H
LCMCR2	415CH	端口控制寄存器 2	00H
T5PWMOE	41E2H	定时器通道输出使能寄存器	00H
T5DCR1	41E3H	定时器死区控制寄存器 1	00H
T5DCR2	41E4H	定时器死区控制寄存器 2	00H
T5DR0L	41E6H	定时器周期寄存器低 8 位	FFH
T5DR0H	41E7H	定时器周期寄存器高 8 位	FFH
T5DATA1L	41E9H	定时器通道 1 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA1H	41EAH	定时器通道 1 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA2L	41EBH	定时器通道 2 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA2H	41ECH	定时器通道 2 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA3L	41EDH	定时器通道 3 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA3H	41EEH	定时器通道 3 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5CR1	41EFH	定时器控制寄存器 1	00H
T5DATA4L	41F1H	定时器通道 4 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA4H	41F2H	定时器通道 4 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA5L	41F3H	定时器通道 5 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA5H	41F4H	定时器通道 5 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA6L	41F5H	定时器通道 6 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA6H	41F6H	定时器通道 6 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5CR2	41F7H	定时器控制寄存器 2	00H



4.6.8、寄存器描述

下面对与 AiP8F3264 系统控制器操作有关的 SFR 加以说明。保留位不应被置为逻辑“1”。将来的产品版本可能会使用这些位实现新功能，在这种情况下各位的复位值将是逻辑“0”以选择缺省状态。有关其它 SFR 的详细说明见本数据表中与它们对应的系统功能相关的章节。

表 4-5 ACC 累加器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	ACC							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 4-6 B 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	B							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 4-7 SP 堆栈指针

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SP							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	1	1	1

表 4-8 DPL 数据指针寄存器 L

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	DPL							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 4-9 DPH 数据指针寄存器 H

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	DPH							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 4-10 DPL1 数据指针寄存器 Low1

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	DPL1							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 4-11 DPH1 数据指针寄存器 High1

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	DPH1							



R/W								
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 4-12 PSW 程序状态寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	CY	AC	F0	RS1	RS0	OV	F1	P
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述																				
7	CY	进位标志																				
6	AC	辅助进位标志																				
5	F0	通用用户可定义标志																				
4-3	RS[1:0]	寄存器组选择位 <table border="1" data-bbox="555 730 1294 916"> <thead> <tr> <th>RS1</th><th>RS0</th><th>寄存器</th><th>地址</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0x00-0x07</td> </tr> <tr> <td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0x08-0x0F</td> </tr> <tr> <td>1</td><td>0</td><td>2</td><td>0x10-0x17</td> </tr> <tr> <td>1</td><td>1</td><td>3</td><td>0x18-0x1F</td> </tr> </tbody> </table>	RS1	RS0	寄存器	地址	0	0	0	0x00-0x07	0	1	1	0x08-0x0F	1	0	2	0x10-0x17	1	1	3	0x18-0x1F
RS1	RS0	寄存器	地址																			
0	0	0	0x00-0x07																			
0	1	1	0x08-0x0F																			
1	0	2	0x10-0x17																			
1	1	3	0x18-0x1F																			
2	OV	溢出标志 该位在下列情况下被置 1: <ul style="list-style-type: none"> ● ADD、ADDC 或 SUBB 指令引起符号位变化溢出。 ● MUL 指令引起溢出（结果大于 255）。 ● DIV 指令的除数为 0。 ADD、ADDC、SUBB、MUL 和 DIV 指令的其它情况使该位清 0。																				
1	F1	用户可定义标志																				
0	P	奇偶标志。每个指令周期通过硬件设置/清除来表示累加器中 1 的数量的奇偶																				

表 4-13 DPS 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	-	-	-	-	-	DPSSSEL
R/W	-	-	-	-	-	-	-	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
0	DPSSSEL	0: DPTR 1: DPTR1



4.7、FLASH 存储器

AiP8F3264 内部有可再编程的 FLASH 存储器，用于程序代码和非易失性数据存储。可以通过 I2C 接口或由软件使用指令对 FLASH 存储器进行在系统编程，每次一个字节。一个 FLASH 位一旦被清“0”，必须经过擦除才能再回到“1”状态。在进行重新编程之前，一般要将数据字节擦除（置为 0xFF）。为了保证操作正确，写和擦除操作由硬件自动完成，不需要进行数据查询来判断写/擦除操作何时结束。在 FLASH 写/擦除操作期间，程序暂停执行。

4.7.1、寄存器列表

表 4-14 FLASH 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
FSCR	FCH	Flash 控制寄存器	00H
FSDR	FDH	Flash 数据寄存器	00H
FSALR	FEH	Flash 地址低位寄存器	00H
FSAHR	FFH	Flash 地址高位寄存器	00H
FSCR1	DEH	Flash 页保护寄存器	00H

4.7.2、寄存器说明

表 4-15 FSCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	—	—	EE_EN	EE_WR	EE_RD	EE_ER	INS_ER_EH	INS_WR_EH
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5	EE_EN	EEPROM 使能位 EE 使能位，向 EE 操作前需将此位置高。将此位清零时，禁止向 EE 操作。配置完 EE_WR/EE_RD/EE_ER 位后，使能 EE_EN 位。 当 EE 操作结束后硬件自动清零。 1: 使能 0: 不使能
4	EE_WR	EE 写控制位 此位为 EE 写控制位，由软件置 1，激活写周期。 写周期结束后硬件自动清零。当 EE_EN 未先置高时，此位置高无效。 1: 写周期有效 0: 写周期结束
3	EE_RD	EE 读控制位 此位为 EE 读控制位，由软件置 1，激活读周期。 读周期结束后硬件自动清零。当 EE_EN 未先置高时，此位置高无效。 1: 读周期有效 0: 读周期结束
2	EE_ER	EE 擦控制位 此位为 EE 擦控制位，由软件置 1，激活擦周期。 擦周期结束后硬件自动清零。当 EE_EN 未先置高时，此位置高无效。



		1: 擦周期有效 0: 擦周期结束
1	INS_ER_EH	自编程页擦除使能 置 1 时将启动一个页擦除周期, 擦除完成后将由硬件自动清零
0	INS_WR_EH	自编程单字节写使能 置 1 时将启动一个写周期, 编程完成后将由硬件自动清零

注: 位 1 和位 0 不能同时置 1, 读取位 1 和位 0 总是返回 0。

表 4-16 FSDR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FSDR							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	FSDR	程序存储器数据位 bit 7~bit 0

表 4-17 FSALR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FSALR							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	FSALR	Flash 程序存储器地址 bit 7~bit 0

表 4-18 FSAHR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FSAHR							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	FSAHR	Flash 程序存储器地址 bit 15~bit 8

表 4-19 FSCR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	FLASH_LEVEL					
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述	
5-0	FLASH_LEVEL	自编程页保护设置	
		FLASH_LEVEL	被保护页
		000000	无页保护
		000001	地址 0x0000~0x07FF 保护



无锡中微爱芯电子有限公司

Wuxi I-CORE Electronics Co., Ltd.

表 835-11

版次:B3

编号: AiP8F3264-AX-J001

		000010	地址 0x0000~0x0BFF 保护
		000011	地址 0x0000~0x0FFF 保护
		000100	地址 0x0000~0x13FF 保护
		000101	地址 0x0000~0x17FF 保护
		000110	地址 0x0000~0x1BFF 保护
		000111	地址 0x0000~0x1FFF 保护
		001000	地址 0x0000~0x23FF 保护
		001001	地址 0x0000~0x27FF 保护
		001010	地址 0x0000~0x2BFF 保护
		001011	地址 0x0000~0x2FFF 保护
		001100	地址 0x0000~0x33FF 保护
		001101	地址 0x0000~0x37FF 保护
		001110	地址 0x0000~0x3BFF 保护
		001111	地址 0x0000~0x3FFF 保护
		010000	地址 0x0000~0x43FF 保护
		010001	地址 0x0000~0x47FF 保护
		010010	地址 0x0000~0x4BFF 保护
		010011	地址 0x0000~0x4FFF 保护
		010100	地址 0x0000~0x53FF 保护
		010101	地址 0x0000~0x57FF 保护
		010110	地址 0x0000~0x5BFF 保护
		010111	地址 0x0000~0x5FFF 保护
		011000	地址 0x0000~0x63FF 保护
		011001	地址 0x0000~0x67FF 保护
		011010	地址 0x0000~0x6BFF 保护
		011011	地址 0x0000~0x6FFF 保护
		011100	地址 0x0000~0x73FF 保护
		011101	地址 0x0000~0x77FF 保护
		011110	地址 0x0000~0x7BFF 保护
		011111	地址 0x0000~0x7FFF 保护
		100000	地址 0x0000~0x83FF 保护
		100001	地址 0x0000~0x87FF 保护
		100010	地址 0x0000~0x8BFF 保护
		100011	地址 0x0000~0x8FFF 保护
		100100	地址 0x0000~0x93FF 保护
		100101	地址 0x0000~0x97FF 保护
		100110	地址 0x0000~0x9BFF 保护
		100111	地址 0x0000~0x9FFF 保护
		101000	地址 0x0000~0xA3FF 保护
		101001	地址 0x0000~0xA7FF 保护
		101010	地址 0x0000~0xABFF 保护



无锡中微爱芯电子有限公司

Wuxi I-CORE Electronics Co., Ltd.

表 835-11

版次:B3

编号: AiP8F3264-AX-J001

			101011	地址 0x0000~0xAFFF 保护
			101100	地址 0x0000~0xB3FF 保护
			101101	地址 0x0000~0xB7FF 保护
			101110	地址 0x0000~0xBBFF 保护
			101111	地址 0x0000~0xBFFF 保护
			110000	地址 0x0000~0xC3FF 保护
			110001	地址 0x0000~0xC7FF 保护
			110010	地址 0x0000~0xCBFF 保护
			110011	地址 0x0000~0xCFFF 保护
			110100	地址 0x0000~0xD3FF 保护
			110101	地址 0x0000~0xD7FF 保护
			110110	地址 0x0000~0xDBFF 保护
			110111	地址 0x0000~0xDFFF 保护
			111000	地址 0x0000~0xE3FF 保护
			111001	地址 0x0000~0xE7FF 保护
			111010	地址 0x0000~0xEBFF 保护
			111011	地址 0x0000~0xEFFF 保护
			111100	地址 0x0000~0xF3FF 保护
			111101	地址 0x0000~0xF7FF 保护
			111110	地址 0x0000~0xFBFF 保护
			111111	地址 0x0000~0xFFFF 保护



4.7.3、FLASH 页擦除

写 FLASH 存储器可以清除数据位，但不能使数据位置“1”，只有擦除操作能将 FLASH 中的数据位置“1”。所以在写入新值之前，必须先擦除待编程的地址。FLASH 存储器共 64 页（每页 1K 字节），一次擦除操作将擦除一页（将页内的所有字节置为 0xFF）。

页擦除的步骤如下：

1. 配置 FLASH 写入地址寄存器 FSAHR/FSALR（待擦除的页任意一个地址均可）
2. 配置 FLASH 写入数据寄存器 FSDR（写入数据建议配置为 0x00）
3. 对 KEYCODE 寄存器依次写入 0x3C、0x02、0xA1 关闭 FSCR 寄存器写保护
4. 使能擦除操作，NOP，NOP，NOP
5. 对 KEYCODE 寄存器写入 0x00 打开 FSCR 寄存器写保护

例如擦除 0AA0H 地址对应的扇区，则可执行下述程序：

```
MOV        FSAHR, #0AH
MOV        FSALR, #0A0H
MOV        FSDR, #00H
MOV        KEYCODE, #3CH
MOV        KEYCODE, #02H
MOV        KEYCODE, #0A1H
MOV        FSCR, #02H
NOP
NOP
NOP
MOV        KEYCODE, #00H
```



4.7.4、FLASH 编程

FLASH 存储器一次只能写入一个字节。

用软件对 FLASH 字节编程的步骤如下：

1. 配置 FLASH 写入地址寄存器 FSAHR/FSALR（目标地址）
2. 配置 FLASH 写入数据寄存器 FSDR（目标地址对应的数据）
3. 对 KEYCODE 寄存器依次写入 0x3C、0x02、0xA1 关闭 FSCR 寄存器写保护
4. 使能写操作，NOP，NOP，NOP
5. 对 KEYCODE 寄存器写入 0x00 打开 FSCR 寄存器写保护

例如要向 0AA0H 地址写入一个数据 0x55，则可执行下述程序：

```
MOV        FSAHR, #0AH
MOV        FSALR, #0A0H
MOV        FSDR, #55H
MOV        KEYCODE, #3CH
MOV        KEYCODE, #02H
MOV        KEYCODE, #0A1H
MOV        FSCR, #01H
NOP
NOP
NOP
MOV        KEYCODE, #00H
```

4.7.5、FLASH 读取

FLASH 存储器可以一次读一个字节，读操作通过 MOVC 指令实现。

例如读取 0x0300H 地址的数据，则可执行下述程序：

```
#include <absacc.h>

KEYCODE = 0x3C;
KEYCODE = 0x02;
KEYCODE = 0xA1;

dat = CBYTE[0x0300];
KEYCODE = 0x00;
```



4.8、EEPROM

AiP8F3264 内部有可再编程的类 EEPROM 存储器，可操作地址为 0x000~0x3FF。可以通过 I2C 接口或由软件使用指令对 EEPROM 存储器进行在系统编程，每次一个字节。一个数据位一旦被清“0”，必须经过擦除才能再回到“1”状态。在进行重新编程之前，一般要将数据字节擦除（置为 0xFF）。

4.8.1、寄存器说明

表 4-20 FSCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	—	—	EE_EN	EE_WR	EE_RD	EE_ER	INS_ER_EH	INS_WR_EH
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5	EE_EN	EEPROM 使能位 EE 使能位，向 EE 操作前需将此位置高。将此位清零时，禁止向 EE 操作。配置完 EE_WR/EE_RD/EE_ER 位后，使能 EE_EN 位。 当 EE 操作结束后硬件自动清零。 1: 使能 0: 不使能
4	EE_WR	EE 写控制位 此位为 EE 写控制位，由软件置 1，激活写周期。 写周期结束后硬件自动清零。当 EE_EN 未先置高时，此位置高无效。 1: 写周期有效 0: 写周期结束
3	EE_RD	EE 读控制位 此位为 EE 读控制位，由软件置 1，激活读周期。 读周期结束后硬件自动清零。当 EE_EN 未先置高时，此位置高无效。 1: 读周期有效 0: 读周期结束
2	EE_ER	EE 擦控制位 此位为 EE 擦控制位，由软件置 1，激活读周期。 擦周期结束后硬件自动清零。当 EE_EN 未先置高时，此位置高无效。 1: 擦周期有效 0: 擦周期结束
1	INS_ER_EH	自编程页擦除使能 置 1 时将启动一个页擦除周期，擦除完成后将由硬件自动清零。
0	INS_WR_EH	自编程单字节写使能 置 1 时将启动一个写周期，编程完成后将由硬件自动清零。

注：位 1 和位 0 不能同时置 1，读取位 1 和位 0 总是返回 0。



表 4-21 FSDR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FSDR							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	FSDR	程序存储器数据位 bit 7~bit 0

表 4-22 FSALR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FSALR							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	FSALR	Flash 程序存储器地址 bit 7~bit 0

表 4-23 FSAHR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FSAHR							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	FSAHR	Flash 程序存储器地址 bit 15~bit 8



4.8.2、EEPROM 区擦除

写 EEPROM 存储器可以清除数据位，但不能使数据位置“1”，只有擦除操作能将 EEPROM 中的数据位置“1”。所以在写入新值之前，必须先擦除待写入的地址。EEPROM 存储器共 1KB，一次擦除操作将擦除整个 EEPROM 区（将 EE 空间所有字节置为 0xFF）。

页擦除的步骤如下：

1. 配置 EEPROM 写入地址寄存器 FSAHR/FSALR（EEPROM 区任意一个地址均可）
2. 配置 EEPROM 写入数据寄存器 FSDR
3. 对 KEYCODE 寄存器依次写入 0x3C、0x02、0xA1 关闭 FSCR 寄存器写保护
4. 使能擦除操作，NOP，NOP，NOP
5. 对 KEYCODE 寄存器写入 0x00 打开 FSCR 寄存器写保护

擦除 EEPROM 区，则可执行下述程序：

```
MOV      FSAHR, #00H
MOV      FSALR, #00H
MOV      FSDR, #00H
MOV      KEYCODE, #3CH
MOV      KEYCODE, #02H
MOV      KEYCODE, #A1H
MOV      FSCR, #24H
NOP
NOP
NOP
MOV      KEYCODE, #00H
```

4.8.3、EEPROM 写入

EEPROM 区一次只能写入一个字节。

用软件对 EEPROM 字节编程的步骤如下：

1. 配置 EEPROM 写入地址寄存器 FSAHR/FSALR（目标地址：0x000~0x3FF）
2. 配置 EEPROM 写入数据寄存器 FSDR（目标地址对应的数据）
3. 对 KEYCODE 寄存器依次写入 0x3C、0x02、0xA1 关闭 FSCR 寄存器写保护
4. 使能写操作，NOP，NOP，NOP
5. 对 KEYCODE 寄存器写入 0x00 打开 FSCR 寄存器写保护

例如要向 0x300H 地址写入一个数据 0x55，则可执行下述程序：

```
MOV      FSAHR, #03H
MOV      FSALR, #00H
MOV      FSDR, #55H
MOV      KEYCODE, #3CH
MOV      KEYCODE, #02H
MOV      KEYCODE, #A1H
```



MOV	FSCR, #30H
NOP	
NOP	
NOP	
MOV	KEYCODE, #00H

4.8.4、EEPROM 读取

EEPROM 存储器可以一次读一个字节，读操作通过 MOVC 指令实现。

用软件对读取 EEPROM 的步骤如下：

1. 配置 EEPROM 写入地址寄存器 FSAHR/FSALR（目标地址：0x000~0x3FF）
2. 对 KEYCODE 寄存器依次写入 0x3C、0x02、0xA1 关闭 FSCR 寄存器写保护
3. 使能读操作
4. 对 KEYCODE 寄存器写入 0x00 打开 FSCR 寄存器写保护

例如读取 0x300H 地址的数据，则可执行下述程序：

```
#include <absacc.h>
FSAHR = 0x30;
FSALR = 0x00;
KEYCODE = 0x3C;
KEYCODE = 0x02;
KEYCODE = 0xA1;
FSCR |= 0x20;
FSCR |= 0x08;
dat = CBYTE[0x300];
KEYCODE = 0x00;
```



5、通用功能

5.1、复位

5.1.1、特性

复位电路可以将控制器置于一个预定的缺省状态。在进入复位状态时,将发生以下过程:

- 停止程序执行
- 特殊功能寄存器 (SFR) 被初始化为所定义的复位值
- 中断和定时器被禁止

所有的 SFR 都被初始化为预定值^注, SFR 中各位的复位值在 SFR 的详细说明中定义。

在复位期间内部数据存储器的内容不发生改变,复位前存储的数据保持不变。但由于堆栈指针 SFR 被复位,尽管堆栈中的数据未发生变化,但堆栈实际上已丢失。

电路的复位源有以下三种类型:

- POR 上电复位
- 看门狗溢出复位
- LVR 复位
- 外部端口复位

上述复位除 POR 复位为一直有效,看门狗复位、LVR 复位、外部端口复位 (P52) 需通过程序设置。

注: LVR 控制寄存器的设定值只会被 POR 复位。

5.1.2、看门狗定时器复位

看门狗定时器 (WDT) 功能可用于在系统出现错误的情况下防止软件运行失控。在每次复位后, WDT 被使能并使用 F_{LIRC} 或 F_{PER} 的分频作为计数时钟。如果因系统出错使用户软件不能及时清除 WDT, 则 WDT 将产生一次复位, RSTFR 位 5 被置“1”。

注: 为确保看门狗复位正常工作, 需设置系统分频为四分频以上。

5.1.3、寄存器列表

表 5-1 复位寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
RSTFR	E8H	RSTFR 复位标志位寄存器	80H
LVRCR	D8H	LVRCR 低压复位控制寄存器	00H



5.1.4、寄存器说明

表 5-2 RSTFR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	PORF	EXTF	WDTF	LVRF	-	-	-	-
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	-	-	-
POR	1	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	PORF	上电复位标志位；软件写 1 清 0，写 0 无影响 0：上电复位标志无效 1：上电复位标志有效
6	EXTRF	外部复位标志位；软件写 1 清 0，写 0 无影响 0：外部复位标志无效 1：外部复位标志有效
5	WDTRF	看门狗复位标志位；软件写 1 清 0，写 0 无影响 0：看门狗复位标志无效 1：看门狗复位标志有效
4	LVRF	低压复位标志位；软件写 1 清 0，写 0 无影响 0：低压复位标志无效 1：低压复位标志有效

注：1、上电复位发生时，只有 PORF 置 1，其他标志位都清 0。

2、除 POR 之外的复位发生时，相应的标志位置 1，其他标志位保持先前值。

表 5-3 LVRCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	LVREN	-	-	-	LVR_SEL[3:0]			
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	LVREN	LVR 使能位 0：除能 1：使能
3-0	LVR_SEL[3:0]	LVR 电压选择位 0000: 1.90V 0001: 2.00V 0010: 2.10V 0011: 2.20V 0100: 2.32V 0101: 2.44V 0110: 2.59V 0111: 2.75V 1000: 2.93V



	1001: 3.14V
	1010: 3.38V
	1011: 3.67V
	1100: 4.00V
	其他: 4.40V

5.1.5、复位时序

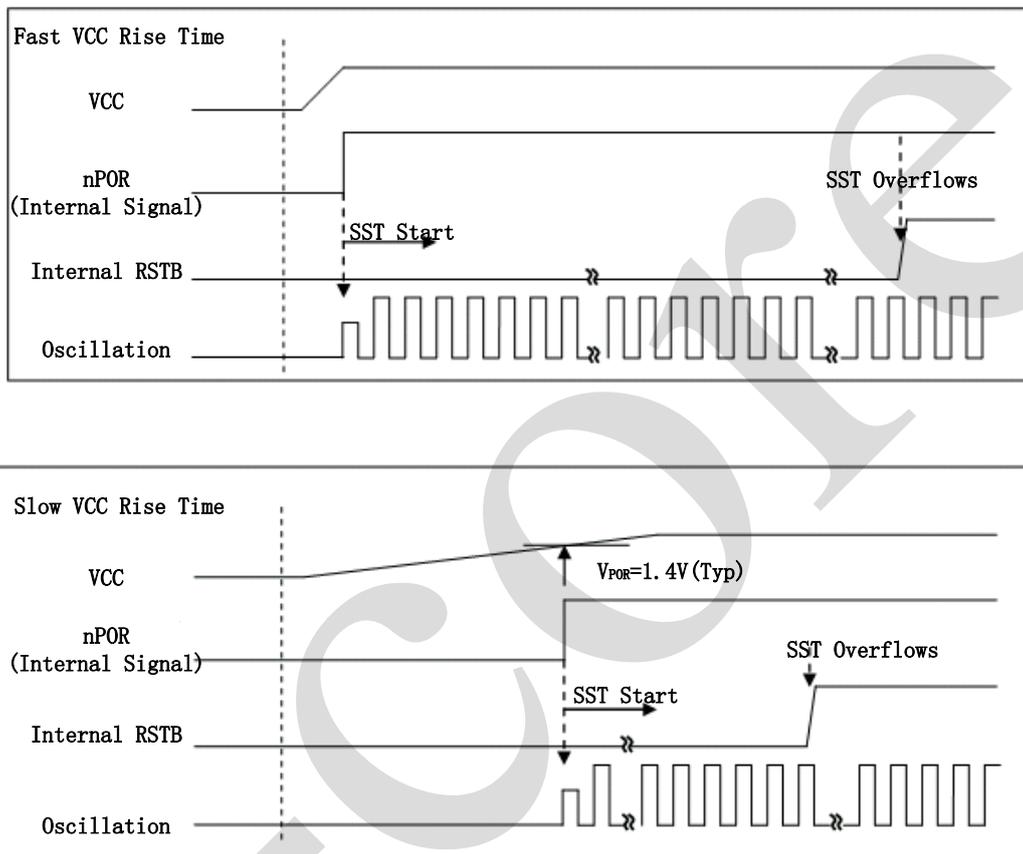


图 5-1 上电复位时序图

注: SST 为复位延迟周期; 上电复位: SST 约为 16ms



5.2、时钟

5.2.1、特性

该单片机有四个系统振荡器，包括两个高速振荡器和两个低速振荡器。高速振荡器有外晶体振荡器(HXT)和内部 RC 振荡器(HIRC)。它们都可以作为系统时钟使用。两个低速振荡器包括外部 32.768kHz 振荡器(LXT)和内部 16kHz RC 振荡器(LIRC)。

上述 4 种振荡器均可以被用作系统时钟，并且可进行分频设置。

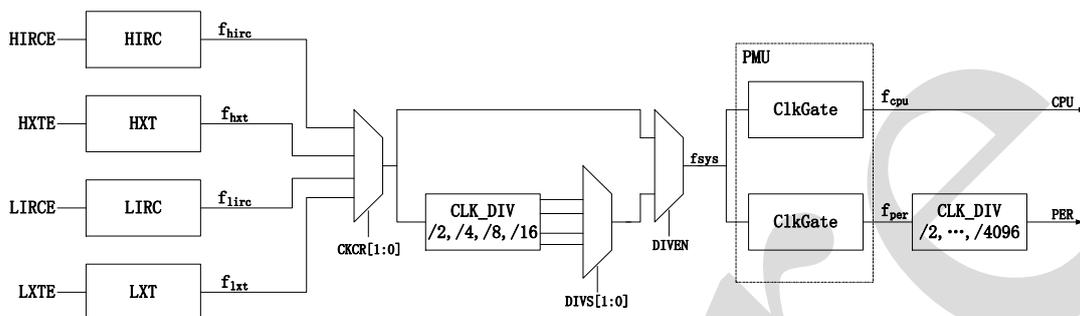


图 5-2 时钟框图

5.2.2、寄存器列表

表 5-4 时钟寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
OSCCR	C8H	振荡时钟控制寄存器	10H
CKCR	AFH	系统时钟控制寄存器	10H
OSCCR1	F6H	晶振控制寄存器	00H
OSCTS	F7H	外部晶振稳定检测时间控制寄存器	00H



5.2.3、寄存器说明

表 5-5 OSCCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	LXTE	LIRCE	HXTE	HIRCE	-	DIVEN	DIVS1	DIVS0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	1	0	0	0	0

位	字段	描述
7	LXTE	LXT 时钟使能 0: LXT 使能关闭 1: LXT 使能打开
6	LIRCE	LIRC 时钟使能 0: LIRC 时钟使能关闭 1: LIRC 时钟使能打开
5	HXTE	HXT 时钟使能 0: HXT 时钟使能关闭 1: HXT 时钟使能打开
4	HIRCE	HIRC 时钟使能 0: HIRC 时钟使能关闭 1: HIRC 时钟使能打开
2	DIVEN	系统时钟分频使能 0: 除能 1: 使能
1-0	DIVS[1:0]	系统时钟分频选择 00: 2 分频 01: 4 分频 10: 8 分频 11: 16 分频

表 5-6 OSCCR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	PAD_SEL	-	-	-	LXT_QKUP_EH	-	LXT_STBF	HXT_STBF
R/W	W/R	W/R	W/R	W/R	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	1	0	0	0	0

位	字段	描述
7	PAD_SEL	外部振荡端口复用使能控制位 1: 外部振荡端口复用 0: 禁止复用
3	LXT_QKUP_EH	LXT 快速起振使能位, 起振后约 2s 可选进入低功耗模式 1: 使能 0: 不使能
1	LXT_STBF	LXT 振荡稳定标志位 1: LXT 振荡稳定计数器计数至 OSCTS 设定值



		0: LXT 振荡稳定计数器未计数至 OSCTS 设定值
0	HXT_STBF	HXT 振荡稳定标志位 1: HXT 振荡稳定计数器计数至 OSCTS 设定值 0: HXT 振荡稳定计数器未计数至 OSCTS 设定值

注: PAD_SEL 设置为 1 时, P50/P51 可通过设置选择作为高振端口或低振端口, 此时 P53/54 只能作为普通 IO 口使用。

表 5-7 时钟配置方式表

PAD_SEL	lxte	hxte	LXT	HXT	P50/P51	P53/P54
0	0	0	不使能	不使能	IO	IO
0	0	1	不使能	使能	高振端口	IO
0	1	0	使能	不使能	IO	低振端口
0	1	1	使能	使能	高振端口	低振端口
1	0	0	不使能	不使能	IO	IO
1	0	1	不使能	使能	高振端口	IO
1	1	0	使能	不使能	低振端口	IO
1	1	1	使能	不使能	低振端口	IO

表 5-8 OSCTS 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	—	—	—	—	OSCTS3	OSCTS2	OSCTS1	OSCTS0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
3-0	OSCTS[3:0]	振荡稳定时间选择 0000: $2^8/f_x$ 0001: $2^9/f_x$ 0010: $2^{10}/f_x$ 0011: $2^{11}/f_x$ 0100: $2^{12}/f_x$ 0101: $2^{13}/f_x$ 0110: $2^{14}/f_x$ 1011: $2^{15}/f_x$ 1000: $2^{16}/f_x$ 1001: $2^{17}/f_x$ 1010: $2^{18}/f_x$ 其他: $2^{18}/f_x$



表 5-9 CKCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	LXTF	LIRCF	HXTF	HIRCF	-	-	CKCR1	CKCR0
R/W	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	1	0	0	0	0

位	字段	描述
7	LXTF	LXT 系统时钟标志位 1: LXT 为系统时钟源
6	LIRCF	LIRC 系统时钟标志位 1: LIRC 为系统时钟源
5	HXTF	HXT 系统时钟标志位 1: HXT 为系统时钟源
4	HIRCF	HIRC 作为系统时钟标志位 1: HIRC 为系统时钟源
1-0	CKCR	系统时钟选择位 (对 CKCR 寄存器写入 8 位值) 0x00: HIRC 振荡器 0x01: HXT 振荡器 0x02: LIRC 振荡器 0x03: LXT 振荡器

注: 上电复位后, HIRC 为系统默认的时钟源。当不同的时钟源切换时, 必须在程序继续执行前提供一个振荡器稳定时延。



5.3、省电操作

5.3.1、概述

AiP8F3264 有两种省电模式以减少设备功耗，分别为 IDLE 和 STOP 模式。在省电模式下，程序都停止运行。

5.3.2、IDLE/STOP 模式下外围操作

表 5-10 省电模式下外围操作

外围	IDLE	STOP
CPU	停止运行	停止运行
RAM	保持	保持
WDT	继续工作	运行时钟非系统时钟时可继续工作； 否则停止
定时器 0~2	继续工作	停止
定时器 5	继续工作	停止
ADC	继续工作	停止
内部高速振荡 HIRC	继续运行	作为系统时钟时停止；否则继续运行
内部低速振荡 LIRC	继续运行	作为系统时钟时停止；否则继续运行
端口 P0/P1/P2/P3/P4/P5	保持	保持
退出模式	复位 所有中断	复位 外部中断 0~5 UART0/1/2 数据输入端口低电平

5.3.3、IDLE 模式

电源控制寄存器设置为 01H 即可进入 IDLE 模式。该模式下，内部振荡电路保持运行。外围设备也在正常运行，但是 CPU 停止。通过复位或中断进行唤醒。中断唤醒时，总中断 EA 及对应中断需要在 IDLE 模式前使能。

5.3.4、STOP 模式

电源控制寄存器设置为 02H 即可进入 STOP 模式。该模式下，内部振荡电路停止运行。外围设备也在停止运行，CPU 停止。通过外部中断 0~5，UART0/1/2 数据输入口低电平或复位进行唤醒。中断唤醒时，中断需要在 STOP 模式前使能。



5.3.5、寄存器说明

表 5-11 PCON 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	-	-	-	-	STOP	IDLE
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
1	STOP	STOP 模式控制位 1: STOP 模式使能 0: STOP 模式关闭
0	IDLE	IDLE 模式控制位 1: IDLE 模式使能 0: IDLE 模式关闭

Example1:

```
MOV          PCON,#0x01      ;IDLE mode
NOP
NOP
NOP
```

Example2:

```
MOV          PCON,#0x02      ;STOP mode
NOP
NOP
NOP
```

表 5-12 SYSCTRL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	-	-	FWKTIME[3:0]			
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
3-0	FWKTIME3-0	唤醒时间选择位 0000: 唤醒时间=主时钟周期×2 0001: 唤醒时间=主时钟周期×4 0010: 唤醒时间=主时钟周期×8 0011: 唤醒时间=主时钟周期×16 0100: 唤醒时间=主时钟周期×32 0101: 唤醒时间=主时钟周期×64 0110: 唤醒时间=主时钟周期×128 0111: 唤醒时间=主时钟周期×256 1000: 唤醒时间=主时钟周期×512



		1001: 唤醒时间=主时钟周期×1024 1010: 唤醒时间=主时钟周期×2048 1011: 唤醒时间=主时钟周期×4096 1100: 唤醒时间=主时钟周期×8192 1101: 唤醒时间=主时钟周期×16384 1110: 唤醒时间=主时钟周期×32768 1111: 唤醒时间=主时钟周期×65536 从接收到有效唤醒信号到系统开始正常工作总的唤醒时间= (128+SYSCTRL) × 主时钟周期
--	--	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------



5.4、中断

5.4.1、特性

AiP8F3264 有 17 个中断源，每个中断源有 4 个优先等级。每个中断源在 SFR 中有一个中断标志。当一个外设满足有效的中断条件时，相应的中断标志被置为逻辑“1”。

如果一个中断源被允许，则在中断标志被置位时将产生一个中断。一旦当前指令执行完，CPU 产生一个 LCALL 到预定地址，开始执行中断服务程序（ISR）。每个 ISR 必须以 RETI 指令结束，使程序回到中断前执行的那条指令的下一条指令。如果中断未被允许，中断标志将被硬件忽略，程序继续正常执行。中断标志置“1”与否不受中断允许/禁止状态的影响。

每个中断源都可以用一个 SFR（IEN0-IEN2）中的相关中断允许位来允许或禁止，但是必须首先将 EA 位（IEN0.7）置“1”，以保证每个单独的中断允许位有效。不管每个中断允许位的设置如何，清“0”EA 位将禁止所有中断。

某些中断标志在 CPU 进入 ISR 时被自动清除，但大多数中断标志不是由硬件清除的，必须在 ISR 返回前用软件清除。如果一个中断标志在 CPU 执行完中断返回（RETI）指令后仍然保持置位状态，则会立即产生一个新的中断请求，CPU 将在执行完下一条指令后再次进入该 ISR。

5.4.2、MCU 中断源和中断向量

MCU 支持 17 个中断源。如果中断标志被允许，系统将产生一个中断请求，CPU 将转向与该中断标志对应的 ISR 地址。

5.4.3、中断优先级

每组中断都可以被独立地编程为四个优先级中的一个。每组中断可以通过中断优先级寄存器配置为 4 个中断优先级。Level 3 优先级最高，level 0 优先级最低。复位后 IP0 和 IP1 被清除为“00H”。一个低优先级的中断服务程序可以被高优先级的中断所中断，但高优先级的中断不能被中断。每个中断在 SFR（IP0、IP1）中都有一个配置其优先级的中断优先级设置位，缺省值为最低优先级。如果两个中断同时发生，具有高优先级的中断先得到服务。如果这两个中断的优先级相同，则由固定的优先级顺序决定哪一个中断先得到服务。



表 5-13 中断一览表

中断源	向量地址	向量号	中断标志	位寻址	标志位清除	中断允许	优先级控制
复位	0x0000	N/A	N/A	N/A	N/A	始终允许	总是最高
外部中断 0	0x0003	0	IEX0 (EIFLAG0.0)	N	Software (cleared by 0)	INT0E (IEN0.0)	IP1.0 IP0.0
外部中断 1	0x000B	1	IEX1 (EIFLAG0.1)	N	Software (cleared by 0)	INT1E (IEN0.1)	IP1.1 IP0.1
外部中断 2	0x0013	2	IEX2 (EIFLAG0.2)	N	Software (cleared by 0)	INT2E (IEN0.2)	IP1.2 IP0.2
外部中断 3	0x001B	3	IEX3 (EIFLAG0.3)	N	Software (cleared by 0)	INT3E (IEN0.3)	IP1.3 IP0.3
外部中断 4	0x0023	4	IF4x (EIFLAG1.7-0)	N	Software (cleared by 0)	INT4E (IEN0.4)	IP1.4 IP0.4
外部中断 5	0x002B	5	IF5x (EIFLAG2.7-0)	N	Software (cleared by 0)	INT5E (IEN0.5)	IP1.5 IP0.5
—	0x0033	6	—	—	—	—	—
LVD 中断	0x003B	7	LVD_IF (LVICR.4)	N	Software (cleared by 0)	INT7E (IEN1.1)	IP1.1 IP0.1
I2C 中断	0x0043	8	I2C_IF (I2CSR2.2)	N	Hardware Or Software (cleared by 0)	INT8E (IEN1.2)	IP1.2 IP0.2
UART0/1/2 中断	0x004B	9	TXE(UART0/1/2_SR.7) TC(UART0/1/2_SR.6) RXNE (UART0/1/2_SR.5) WAKE (UART0/1/2_SR.4)	N	Software (cleared by 0)	INT9E (IEN1.3)	IP1.3 IP0.3
TK 中断	0x0053	10	TOUCHF(TKINT.6) TKTMROVF(TKINT.3)	N	Software (cleared by 0)	INT10E (IEN1.4)	IP1.4 IP0.4
定时器 0 中断	0x005B	11	T0CF(T0CR1.2) T0OK(T0CR1.1)	N	Software (cleared by 0)	INT11E (IEN1.5)	IP1.5 IP0.5
定时器 1 中断	0x0063	12	T1CF(T1CR1.2) T1OK(T1CR1.1)	N	Software (cleared by 0)	INT12E (IEN1.6)	IP1.0 IP0.0
定时器 2 中断	0x006B	13	T2CF(T2CR1.2) T2OK(T2CR1.1)	N	Software (cleared by 0)	INT13E (IEN1.7)	IP1.1 IP0.1
定时器 5 中断	0x0073	14	T5CF(T5CR1.2)	N	Software (cleared by 0)	INT14E (IEN2.0)	IP1.2 IP0.2
归类 1 中断 ADC/SPI 中断	0x007B	15	ADCIFR(ADCCR.7) SPIIFR(SPISR.7)	N	Software (cleared by 0)	INT15E (IEN2.1)	IP1.3 IP0.3
归类 2 中断 WT/WDT 中断	0x0083	16	WTIFR(WTCR.4) WDTF(WTCR.0)	N	Software (cleared by 0)	INT16E (IEN2.2)	IP1.4 IP0.4
归类 3 中断 LED/COM/MDU 中 断	0x008B	17	LEDIF(LED.4) COMIF(LED.3) MDUIF(MDU.4)	N	Software (cleared by 0)	INT17E (IEN2.3)	IP1.5 IP0.5

注：当某中断向量使能，其中所有中断均只能，需通过判断标志位来区分不同中断；



如中断 15 使能，则 AD 中断和 SPI 中断同时被打开。

表 5-14 中断组优先级

优先级	Highest	→	Lowest	
0	外部中断 0	保留	定时器 1 中断	Highest
1	外部中断 1	LVD 中断	定时器 2 中断	↓
2	外部中断 2	I2C 中断	定时器 5 中断	
3	外部中断 3	UART0/1/2 中断	归类 1 中断	
4	外部中断 4	TK 中断	归类 2 中断	
5	外部中断 5	定时器 0 中断	归类 3 中断	Lowest

表 5-15 中断优先级说明

位	组		
IP1.0, IP0.0	外部中断 0	保留	定时器 1 中断
IP1.1, IP0.1	外部中断 1	LVD 中断	定时器 2 中断
IP1.2, IP0.2	外部中断 2	I2C 中断	定时器 5 中断
IP1.3, IP0.3	外部中断 3	UART0/1/2 中断	归类 1 中断
IP1.4, IP0.4	外部中断 4	TK 中断	归类 2 中断
IP1.5, IP0.5	外部中断 5	定时器 0 中断	归类 3 中断



5.4.4、寄存器列表

表 5-16 中断寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
IP0	B8H	中断优先级控制寄存器 0	00H
IP1	F8H	中断优先级控制寄存器 1	00H
IE0	A8H	中断使能寄存器 0	00H
IE1	A9H	中断使能寄存器 1	00H
IE2	AAH	中断使能寄存器 2	00H
EIFLAG0	C0H	外部中断标志 0 寄存器	00H
EIFLAG1	B7H	外部中断标志 4 寄存器	00H
EIFLAG2	8CH	外部中断标志 5 寄存器	00H
EIPOL0	4118H	外部中断触发控制寄存器 0	00H
EIPOL1	4119H	外部中断触发控制寄存器 1	00H
EINT4SEL	411AH	外部中断 4 输入端口选择寄存器	00H
EINT5SEL	411BH	外部中断 5 输入端口选择寄存器	00H



5.4.5、寄存器说明

表 5-17 IP0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	IP0.5	IP0.4	IP0.3	IP0.2	IP0.1	IP0.0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 5-18 IP1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	IP1.5	IP1.4	IP1.3	IP1.2	IP1.1	IP1.0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述		
5-0	IP1[5:0]	IP1.x	IP0.x	说明
		0	0	Level0 (lowest)
		0	1	Level1
		1	0	Level2
		1	1	Level3 (highest)



表 5-19 IE0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	EA	-	INT5E	INT4E	INT3E	INT2E	INT1E	INT0E
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	EA	打开或关闭所有中断 0: 禁止 1: 打开
5	INT5E	外部中断 5 使能控制 0: 禁止 1: 打开
4	INT4E	外部中断 4 使能控制 0: 禁止 1: 打开
3	INT3E	外部中断 3 使能控制 0: 禁止 1: 打开
2	INT2E	外部中断 2 使能控制 0: 禁止 1: 打开
1	INT1E	外部中断 1 使能控制 0: 禁止 1: 打开
0	INT0E	外部中断 0 使能控制 0: 禁止 1: 打开



表 5-20 IE1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	INT13E	INT12E	INT11E	INT10E	INT9E	INT8E	INT7E	-
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	INT13E	定时器 T2 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
6	INT12E	定时器 T1 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
5	INT11E	定时器 T0 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
4	INT10E	触摸中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
3	INT9E	UART0/1/2 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
2	INT8E	I2C 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
1	INT7E	LVD 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开



表 5-21 IEN2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	-	-	INT17E	INT16E	INT15E	INT14E
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
3	INT17E	归类 3 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
2	INT16E	归类 2 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
1	INT15E	归类 1 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开
0	INT14E	TMR5 中断使能控制 0: 禁止 1: 打开



表 5-22 EIFLAG0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	-	-	IEX3	IEX2	IEX1	IEX0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
3	IEX3	外部中断 3 中断标志位, 软件写“0”清零 0: 无中断请求 1: 中断请求
2	IEX2	外部中断 2 中断标志位, 软件写“0”清零 0: 无中断请求 1: 中断请求
1	IEX1	外部中断 1 中断标志位, 软件写“0”清零 0: 无中断请求 1: 中断请求
0	IEX0	外部中断 0 中断标志位, 软件写“0”清零 0: 无中断请求 1: 中断请求



表 5-23 EIFLAG1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	IF47	IF46	IF45	IF44	IF43	IF42	IF41	IF40
R/W								
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	IF4[7:0]	外部中断 4 标志位(x=7~0), 软件写 0 清 “0” 0: 无中断请求 1: 中断请求

表 5-24 EIFLAG2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	IF57	IF56	IF55	IF54	IF53	IF52	IF51	IF50
R/W								
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	IF5[7:0]	外部中断 5 标志位(x=7~0), 软件写 0 清 0 0: 无中断请求 1: 中断请求



表 5-25 EIPOL0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	EIPOL03		EIPOL02		EIPOL01		EIPOL00	
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-6	EIPOL03	外部中断 3 边沿选择位 00: 任何边沿不产生中断 01: 上升沿触发 10: 下降沿触发 11: 双边沿触发
5-4	EIPOL02	外部中断 2 边沿选择位 00: 任何边沿不产生中断 01: 上升沿触发 10: 下降沿触发 11: 双边沿触发
3-2	EIPOL01	外部中断 1 边沿选择位 00: 任何边沿不产生中断 01: 上升沿触发 10: 下降沿触发 11: 双边沿触发
1-0	EIPOL00	外部中断 0 边沿选择位 00: 任何边沿不产生中断 01: 上升沿触发 10: 下降沿触发 11: 双边沿触发



表 5-26 EIPOL1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	-	-	EIPOL05		EIPOL04	
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
3-2	EIPOL05	外部中断 5 边沿选择位 00: 任何边沿不产生中断 01: 上升沿触发 10: 下降沿触发 11: 双边沿触发
1-0	EIPOL04	外部中断 4 边沿选择位 00: 任何边沿不产生中断 01: 上升沿触发 10: 下降沿触发 11: 双边沿触发

注：外部中断 5、4 各中断源采用同一触发方式。



表 5-27 EINT5SEL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	EINT5 SEL7	EINT5 SEL6	EINT5 SEL5	EINT5 SEL4	EINT5 SEL3	EINT5 SEL2	EINT5 SEL1	EINT5 SEL0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	EINT5SEL[7:0]	外部中断 5 通道选择位(n=7~0), 软件写 0 清“0” 0: 禁止外部中断 5 输入通道 1: 使能外部中断 5 输入通道

表 5-28 EINT4SEL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	EINT4 SEL7	EINT4 SEL6	EINT4 SEL5	EINT4 SEL4	EINT4 SEL3	EINT4 SEL2	EINT4 SEL1	EINT4 SEL0
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	EINT4SEL[7:0]	外部中断 4 通道选择位(n=7~0), 软件写 0 清“0” 0: 禁止外部中断 4 输入通道 1: 使能外部中断 4 输入通道



5.5、通用端口 I/O

5.5.1、特性

AiP8F3264 有 6 组 I/O 口 (P0、P1、P2、P3、P4、P5)。通过软件设置可以把每个口配置为 I/O 口、内部上拉或漏极开路以匹配不同的系统结构和设计要求。

向端口写入时,数据被锁存到端口数据寄存器中,以保持引脚上的输出数据值不变。读端口数据寄存器总是返回端口输入引脚的逻辑状态,端口寄存器总是读其对应的端口 I/O 引脚)。但在对端口 SFR 执行下面的读-修改-写指令 (ANL、ORL、XRL、JBC、CPL、INC、DEC、DJNZ) 和对端口 SFR 中的某一位执行 MOV、CLR、SETB 期间例外。这些指令读端口寄存器 (而不是引脚) 的值,修改后再写回端口 SFR。



5.5.2、寄存器列表

表 5-29 端口寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
P0	80H	P0 数据寄存器	FFH
P1	90H	P1 数据寄存器	FFH
P2	A0H	P2 数据寄存器	FFH
P3	B0H	P3 数据寄存器	FFH
P4	88H	P4 数据寄存器	FFH
P5	98H	P5 数据寄存器	FFH
P0IO	95H	P0 方向寄存器	00H
P1IO	96H	P1 方向寄存器	00H
P2IO	97H	P2 方向寄存器	00H
P3IO	9FH	P3 方向寄存器	00H
P4IO	A7H	P4 方向寄存器	00H
P5IO	AFH	P5 方向寄存器	00H
P0PU	40E1H	P0 上拉寄存器	00H
P1PU	40E2H	P1 上拉寄存器	00H
P2PU	40E3H	P2 上拉寄存器	00H
P3PU	40E4H	P3 上拉寄存器	00H
P4PU	40E5H	P4 上拉寄存器	00H
P5PU	40E6H	P5 上拉寄存器	00H
P0OD	40E9H	P0 开漏寄存器	00H
P1OD	40EAH	P1 开漏寄存器	00H
P2OD	40EBH	P2 开漏寄存器	00H
P3OD	40ECH	P3 开漏寄存器	00H
P4OD	40EDH	P4 开漏寄存器	00H
P5OD	40EEH	P5 开漏寄存器	00H
P0DB	40F1H	P0 数字滤波控制寄存器	00H
P1DB	40F2H	P1 数字滤波控制寄存器	00H
P2DB	40F3H	P2 数字滤波控制寄存器	00H
P4DB	40F4H	P4 数字滤波控制寄存器	00H
ADAN0	4150H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 0	00H
ADAN1	4151H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 1	00H
ADAN2	4152H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 2	00H
ADAN3	4153H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 3	00H
ADAN4	4154H	AD 模拟输入端口使能控制寄存器 4	00H
SEGCR0	4155H	SEG 口使能控制寄存器 0	00H
SEGCR1	4156H	SEG 口使能控制寄存器 1	00H
SEGCR2	4157H	SEG 口使能控制寄存器 2	00H
SEGCR3	4158H	SEG 口使能控制寄存器 3	00H
COMCR	4159H	COM 口使能控制寄存器	00H
LCMCR0	415AH	端口控制寄存器 0	00H



无锡中微爱芯电子有限公司

Wuxi I-CORE Electronics Co., Ltd.

表 835-11

版次:B3

编号: AiP8F3264-AX-J001

LCMCR1	415BH	端口控制寄存器 1	00H
LCMCR2	415CH	端口控制寄存器 2	00H
BIGDRIVE	4141H	端口大驱动控制寄存器	00H





5.5.3、寄存器说明

表 5-30 P0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

数据寄存器是双向 I/O 口。如果作为输出口使用，数据可以写入到 P0 的相应位。如果设置为输入口，读取 P0 寄存器返回 P0 端口实际电平。

表 5-31 P1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P17	P16	P15	P14	P13	P12	P11	P10
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

数据寄存器是双向 I/O 口。如果作为输出口使用，数据可以写入到 P1 的相应位。如果设置为输入口，读取 P1 寄存器返回 P1 端口实际电平。

表 5-32 P2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P27	P26	P25	P24	P23	P22	P21	P20
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

数据寄存器是双向 I/O 口。如果作为输出口使用，数据可以写入到 P2 的相应位。如果设置为输入口，读取 P2 寄存器返回 P2 端口实际电平。

表 5-33 P3 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P37	P36	P35	P34	P33	P32	P31	P30
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

数据寄存器是双向 I/O 口。如果作为输出口使用，数据可以写入到 P3 的相应位。如果设置为输入口，读取 P3 寄存器返回 P3 端口实际电平。

表 5-34 P4 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P47	P46	P45	P44	P43	P42	P41	P40
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

数据寄存器是双向 I/O 口。如果作为输出口使用，数据可以写入到 P4 的相应位。如果设置为输入口，读取 P4 寄存器返回 P4 端口实际电平。



表 5-35 P5 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P57	P56	P55	P54	P53	P52	P51	P50
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

数据寄存器是双向 I/O 口。如果作为输出口使用，数据可以写入到 P5 的相应位。如果设置为输入口，读取 P5 寄存器返回 P5 端口实际电平。

表 5-36 P0IO 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P07IO	P06IO	P05IO	P04IO	P03IO	P02IO	P01IO	P00IO
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P0[7:0]IO	P0 口 I/O 方向 0: 输入 1: 输出

表 5-37 P1IO 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P17IO	P16IO	P15IO	P14IO	P13IO	P12IO	P11IO	P10IO
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P1[7:0]IO	P1 口 I/O 方向 0: 输入 1: 输出

表 5-38 P2IO 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P27IO	P26IO	P25IO	P24IO	P23IO	P22IO	P21IO	P20IO
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P2[7:0]IO	P2 口 I/O 方向 0: 输入 1: 输出



表 5-39 P3IO 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P37IO	P36IO	P35IO	P34IO	P33IO	P32IO	P31IO	P30IO
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P3[7:0]IO	P3 口 I/O 方向 0: 输入 1: 输出

表 5-40 P4IO 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P47IO	P46IO	P45IO	P44IO	P43IO	P42IO	P41IO	P40IO
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P4[7:0]IO	P4 口 I/O 方向 0: 输入 1: 输出

表 5-41 P5IO 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	P55IO	P54IO	P53IO	P52IO	P51IO	P50IO
R/W	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5-0	P5[5:0]IO	P5 口 I/O 方向 0: 输入 1: 输出

表 5-42 POPU 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P07PU	P06PU	P05PU	P04PU	P03PU	P02PU	P01PU	P00PU
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P0[7:0]PU	P0 口上拉电阻 0: 禁止 1: 使能



表 5-43 P1PU 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P17PU	P16PU	P15PU	P14PU	P13PU	P12PU	P11PU	P10PU
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P1[7:0]PU	P1 口上拉电阻 0: 禁止 1: 使能

表 5-44 P2PU 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P27PU	P26PU	P25PU	P24PU	P23PU	P22PU	P21PU	P20PU
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P2[7:0]PU	P2 口上拉电阻 0: 禁止 1: 使能

表 5-45 P3PU 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P37PU	P36PU	P35PU	P34PU	P33PU	P32PU	P31PU	P30PU
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P3[7:0]PU	P3 口上拉电阻 0: 禁止 1: 使能

表 5-46 P4PU 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P47PU	P46PU	P45PU	P44PU	P43PU	P42PU	P41PU	P40PU
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P4[7:0]PU	P4 口上拉电阻 0: 禁止 1: 使能



表 5-47 P5PU 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	P55PU	P54PU	P53PU	P52PU	P51PU	P50PU
R/W	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5-0	P5[5:0]PU	P5 口上拉电阻 0: 禁止 1: 使能

表 5-48 P0OD 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P07OD	P06OD	P05OD	P04OD	P03OD	P02OD	P01OD	P00OD
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P0[7:0]OD	P0 口漏极开路 0: 推-拉输出 1: 漏极开路输出

表 5-49 P1OD 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P17OD	P16OD	P15OD	P14OD	P13OD	P12OD	P11OD	P10OD
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P1[7:0]OD	P1 口漏极开路 0: 推-拉输出 1: 漏极开路输出

表 5-50 P2OD 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P27OD	P26OD	P25OD	P24OD	P23OD	P22OD	P21OD	P20OD
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P2[7:0]OD	P2 口漏极开路 0: 推-拉输出 1: 漏极开路输出



表 5-51 P3OD 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P37OD	P36OD	P35OD	P34OD	P33OD	P32OD	P31OD	P30OD
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P3[7:0]OD	P3 口漏极开路 0: 推-拉输出 1: 漏极开路输出

表 5-52 P4OD 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P47OD	P46OD	P45OD	P44OD	P43OD	P42OD	P41OD	P40OD
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P4[7:0]OD	P4 口漏极开路 0: 推-拉输出 1: 漏极开路输出

表 5-53 P5OD 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	P55OD	P54OD	P53OD	P52OD	P51OD	P50OD
R/W	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	P5[7:0]OD	P5 口漏极开路 0: 推-拉输出 1: 漏极开路输出

表 5-54 P0DB 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P07DB	P06DB	P05DB	P04DB	P03DB	P02DB	DBCLK[1:0]	
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	P07DB	P07 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
6	P06DB	P06 消抖使能



		0: 不使能 1: 使能
5	P05DB	P05 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
4	P04DB	P04 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
3	P03DB	P03 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
2	P02DB	P02 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
1-0	DBCLK[1:0]	消抖时钟选择 00: fx 01: fx/4 10: fx/8 11: fx/4096

表 5-55 P1DB 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P17DB	P16DB	P15DB	P14DB	-	-	-	-
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	-	-	-
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	P17DB	P17 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
6	P16DB	P16 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
5	P15DB	P15 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
4	P14DB	P14 消抖使能 0: 不使能 1: 使能



表 5-56 P2DB 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	-	-	P23DB	P22DB	P21DB	P20DB
R/W	-	-	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
3	P23DB	P23 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
2	P22DB	P22 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
1	P21DB	P21 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
0	P20DB	P20 消抖使能 0: 不使能 1: 使能

表 5-57 P4DB 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	P45DB	P44DB	P43DB	P42DB	P41DB	P40DB
R/W	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5	P45DB	P45 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
4	P44DB	P44 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
3	P43DB	P43 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
2	P42DB	P42 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
1	P41DB	P41 消抖使能 0: 不使能 1: 使能



0	P40DB	P40 消抖使能 0: 不使能 1: 使能
---	-------	-----------------------------

表 5-58 ADAN0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	—	AN28	AN27	AN26	AN25	AN24	AN23	AN22
R/W	-	R/W						
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
6-0	ANn	AD 口模式选择位(n=28~22) 0: 作为 I/O 1: 作为 ANn(n=28~22)

表 5-59 ADAN1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	AN13	AN12	AN11	AN10	—	—	—	—
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	-	-	-
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-4	ANn	AD 口模式选择位(n=13~10) 0: 作为 I/O 1: 作为 ANn(n=13~10)

表 5-60 ADAN2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	AN21	AN20	AN19	AN18	AN17	AN16	AN15	AN14
R/W								
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	ANn	AD 口模式选择位(n=21~14) 0: 作为 I/O 1: 作为 ANn(n=21~14)



表 5-61 ADAN3 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	AN6	AN7	AN8	AN9	-	-	-	-
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	-	-	-
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-4	ANn	AD 口模式选择位(n=6~9) 0: 作为 I/O 1: 作为 ANn(n=6~9)

表 5-62 ADAN4 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	AN0	AN1	AN2	AN3	AN4	AN5
R/W	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5-0	ANn	AD 口模式选择位(n=0~5) 0: 作为 I/O 1: 作为 ANn(n=0~5)

表 5-63 SEGCR0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SEG23	SEG22	SEG21	SEG20	SEG19	SEG18	SEG17	SEG16
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	SEGN	SEG 口模式选择位(n=23~16) 0: 作为 I/O 1: 作为 SEGN(n=23~16)



表 5-64 SEGCR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
R/W								
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	SEGN	SEG 口模式选择位(n=7~0) 0: 作为 I/O 1: 作为 SEGN(n=7~0)

表 5-65 SEGCR2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	SEGN	SEG 口模式选择位(n=15~8) 0: 作为 I/O 1: 作为 SEGN(n=15~8)

表 5-66 SEGCR3 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SEG24	SEG25	SEG26	SEG27	-	-	-	SCKCR
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	-	-	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-4	SEGN	SEG 口模式选择位(n=24~27) 0: 作为 I/O 1: 作为 SEGN(n=24~27)
0	SCKCR	SPI 模块 SCK 引脚配置位 0: SCK 映射到 P24(默认) 1: SCK 映射到 P12



表 5-67 COMCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	COM7	COM6	COM5	COM4	COM3	COM2	COM1	COM0
R/W								
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	COMn	COM 口模式选择位(n=7~0) 0: 作为 I/O 1: 作为 COMn(n=7~0)

表 5-68 LCMCR0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SCLCR1	SCLCR0	SDACR1	SDACR0	PWM0CR	PWM1CR	PWM2CR	TC0CR
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-6	SCLCR1-0	I2C 模块 SCL 引脚配置位 00: SCL 映射到 P41(默认) 01: SCL 映射到 P20 10: SCL 映射到 P26 11: SCL 映射到 P45
5-4	SDACR1-0	I2C 模块 SDA 引脚配置位 00: SDA 映射到 P40(默认) 01: SDA 映射到 P21 10: SDA 映射到 P27 11: SDA 映射到 P44
3	PWM0CR	TMR0 模块 PWM0 引脚配置位 0: PWM0 映射到 P51(默认) 1: PWM0 映射到 P22
2	PWM1CR	TMR1 模块 PWM1 引脚配置位 0: PWM1 映射到 P52(默认) 1: PWM1 映射到 P23
1	PWM2CR	TMR2 模块 PWM2 引脚配置位 0: PWM2 映射到 P53(默认) 1: PWM2 映射到 P24
0	TC0CR	TMR0 模块 TC0 引脚配置位 0: TC0 映射到 P25(默认) 1: TC0 映射到 P51



表 5-69 LCMCR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TC1CR	TC2CR	RX1CR	TX1CR	RX2CR	TX2CR	TX0CR	PWMFCR
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	TC1CR	TMR1 模块 TC1 引脚配置位 0: TC1 映射到 P26(默认) 1: TC1 映射到 P52
6	TC2CR	TMR2 模块 TC2 引脚配置位 0: TC2 映射到 P27(默认) 1: TC2 映射到 P53
5	RX1CR	UART1 模块 RX1 引脚配置位 0: RX1 映射到 P26(默认) 1: RX1 映射到 P45
4	TX1CR	UART1 模块 TX1 引脚配置位 0: TX1 映射到 P27(默认) 1: TX1 映射到 P44
3	RX2CR	UART2 模块 TX2 引脚配置位 0: TX2 映射到 P01(默认) 1: TX2 映射到 P40
2	TX2CR	UART2 模块 TX2 引脚配置位 0: TX2 映射到 P01(默认) 1: TX2 映射到 P40
1	TX0CR	UART0 模块 TX0 引脚配置位 0: TX0 映射到 P21(默认) 1: TX0 映射到 P17
0	PWMFCR	TMR5 模块通道 5 引脚配置位 0: PWMF 映射到 P05(默认) 1: PWMF 映射到 P40



表 5-70 LCMCR2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	PWMECR	PWMDCR	PWMCCR	PWMBCR	PWMACR	MOSICR	MISOCR	SSCR
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	PWMECR	TMR5 模块通道 4 引脚配置位 0: PWME 映射到 P04(默认) 1: PWME 映射到 P41
6	PWMDCR	TMR5 模块通道 3 引脚配置位 0: PWMD 映射到 P03(默认) 1: PWMD 映射到 P42
5	PWMCCR	TMR5 模块通道 2 引脚配置位 0: PWMC 映射到 P02(默认) 1: PWMC 映射到 P43
4	PWMBCR	TMR5 模块通道 1 引脚配置位 0: PWMB 映射到 P01(默认) 1: PWMB 映射到 P44
3	PWMACR	TMR5 模块通道 0 引脚配置位 0: PWMA 映射到 P00(默认) 1: PWMA 映射到 P45
2	MOSICR	SPI 模块 MOSI 引脚配置位 0: MOSI 映射到 P22(默认) 1: MOSI 映射到 P10
1	MISOCR	SPI 模块 MISOI 引脚配置位 0: MISO 映射到 P23(默认) 1: MISO 映射到 P11
0	SSCR	SPI 模块 SS 引脚配置位 0: SS 映射到 P25(默认) 1: SS 映射到 P13



表 5-71 BIGDRIVE 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	BIG7	BIG6	BIG5	BIG4	BIG3	BIG2	BIG1	BIG0
R/W								
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	BIG[7:0]	大驱动控制寄存器 0: 关闭 1: 使能



6、外设模块

6.1、通用定时器

6.1.1、特性

通用定时器为 16-bit 加法计数定时器，由 T0, T1, T2 组成，其具有 16-bit 定时/计数模式、捕捉模式、单脉冲和多脉冲的 PWM 模式，中断有匹配中断 TnCF 和捕捉中断 TnOK。

注：以下出现的 Tn 代表 T0, T1, T2 三个通用定时器。

- 16-bit 定时/计数模式
- 16-bit 捕捉模式
- 16-bit 多脉冲 PWM 模式
- 16-bit 单脉冲 PWM 模式

定时器/计数器n可以由内部或外部时钟源(TCn)提供时钟。时钟选择是通过时钟控制选择位(TnCK[2:0])进行选择。

- Tn时钟源： $f_x/1$ 、2、4、8、64、512、2048和TCn

捕捉模式下，数据由TCn捕捉到捕捉数据寄存器(TnDR2H/TnDR2L)。PWM模式下也可以通过PWMn口输出PWM波形。



6.1.2、功能说明

6.1.2.1、时钟选择

配置 TnCR2 中的 TnCK[2:0]控制位，切换通用定时器的时钟输入：（1）可选择系统时钟 f_x 分频得到的 $f_x/2$, $f_x/4$, $f_x/8$, $f_x/64$, $f_x/256$, $f_x/2048$ ；（2）当选择外部端口输入信号 TCn，可配置 TnCR2 中的 TnCES 位来切换时钟边沿的选择。

6.1.2.2、定时器/计数模式

它有计数寄存器和数据寄存器。计数寄存器由内部或外部时钟输入进行累加。Tn可以使用的输入时钟分频有1,2,4,8,64,512和2048。当TnCNT和TnDR1值分别相同时，会产生一个匹配信号同时产生定时器n中断。TnCNT值被匹配信号自动清零。也可以通过软件(TnCC)进行清零。

外部时钟(TCn)在有效边沿开始计数。如果TCn通过TnCK[2:0]选择时钟源，TCn口需要被设置为输入状态。

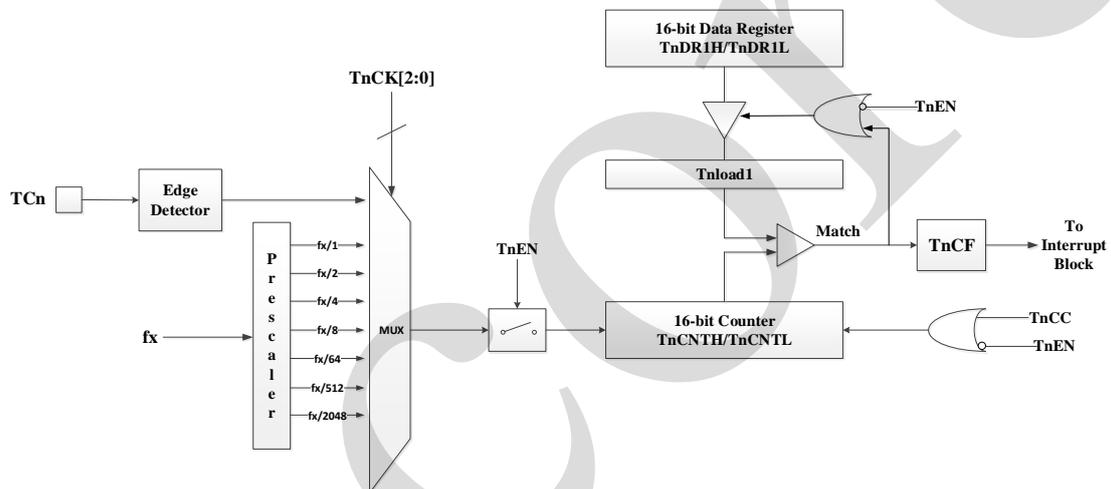


图 6-1 定时器/计数器框图

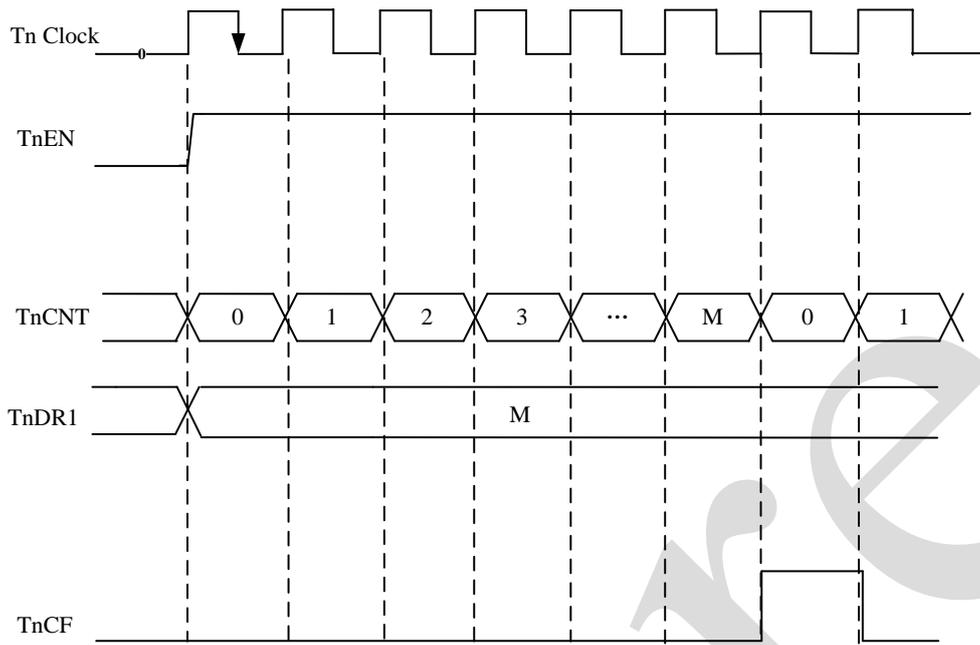


图 6-2 定时器/计数器时序图

注：图中 TnCF 标志需手动软件清“0”。



6.1.2.3、捕捉模式

捕捉模式下，根据待测数据的要求，在 TnEN 置位后，等待测量信号的上升沿（测量高电平长度，周期长度）或下降沿（测量低电平长度，周期长度）出现后，计数器开始计数工作；等待下一个上升沿（测量低电平长度，周期长度）或下降沿（测量高电平长度，周期长度）出现后，计数器停止工作，加载当前计数器计数值至 TnDR2 寄存器中，置位 TnOK 中断标志位。同时，当计数器计数值等于 TnDR1 时，计数器复位重新开始计数，同时置位 TnCF 中断标志位。

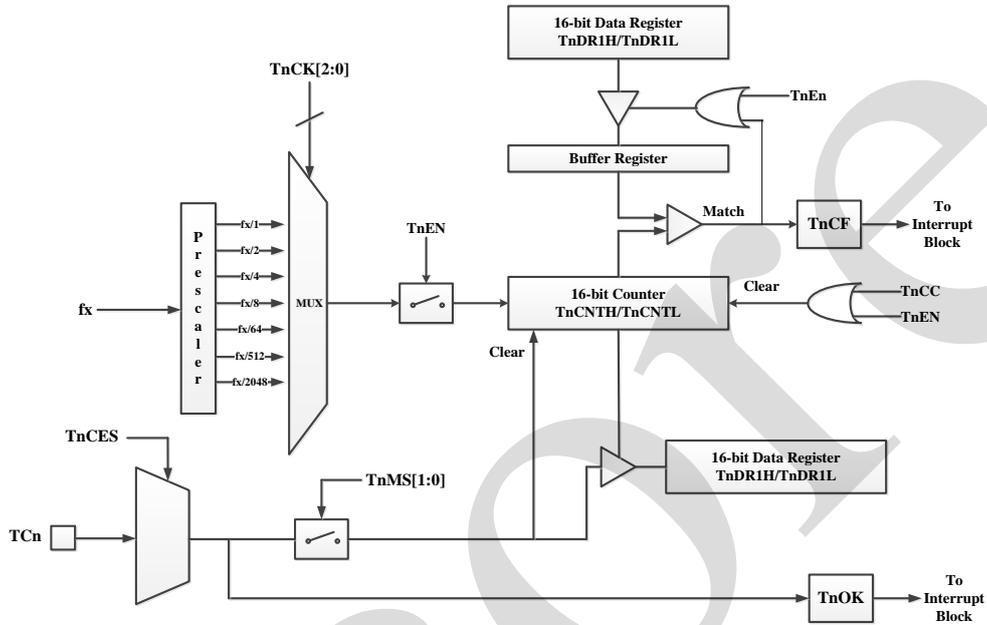


图 6-3 捕捉模式框图

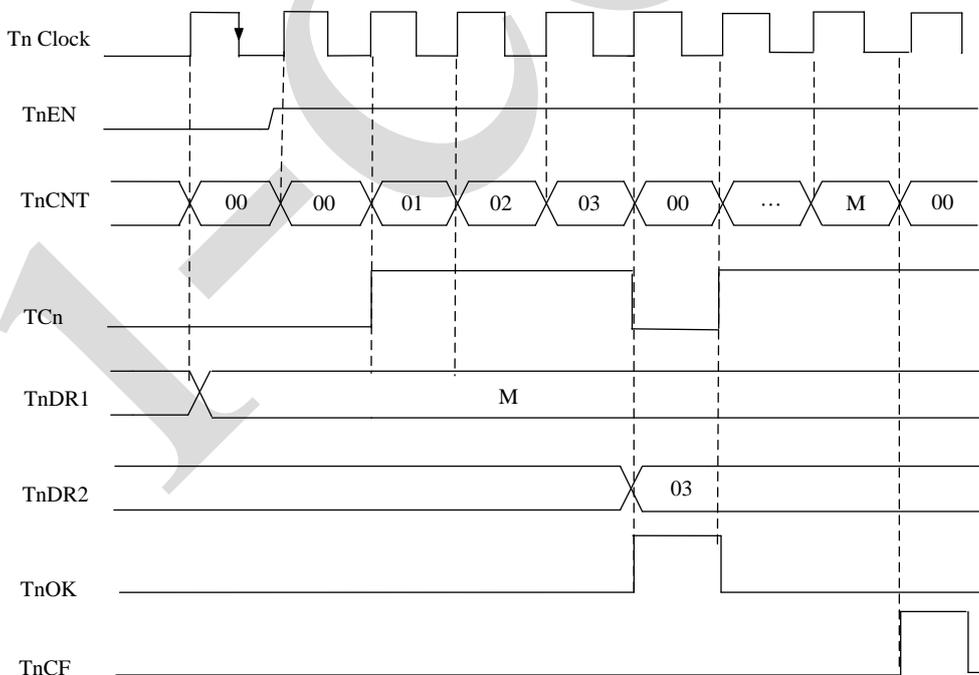


图 6-4 捕捉模式示例（上升沿）

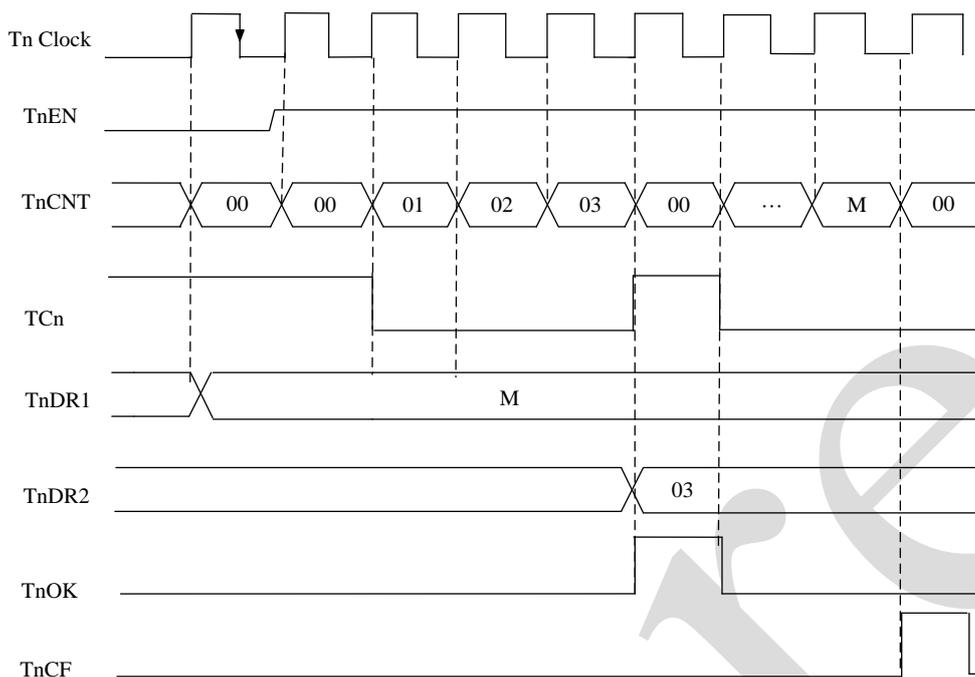


图 6-5 捕捉模式示例（下降沿）

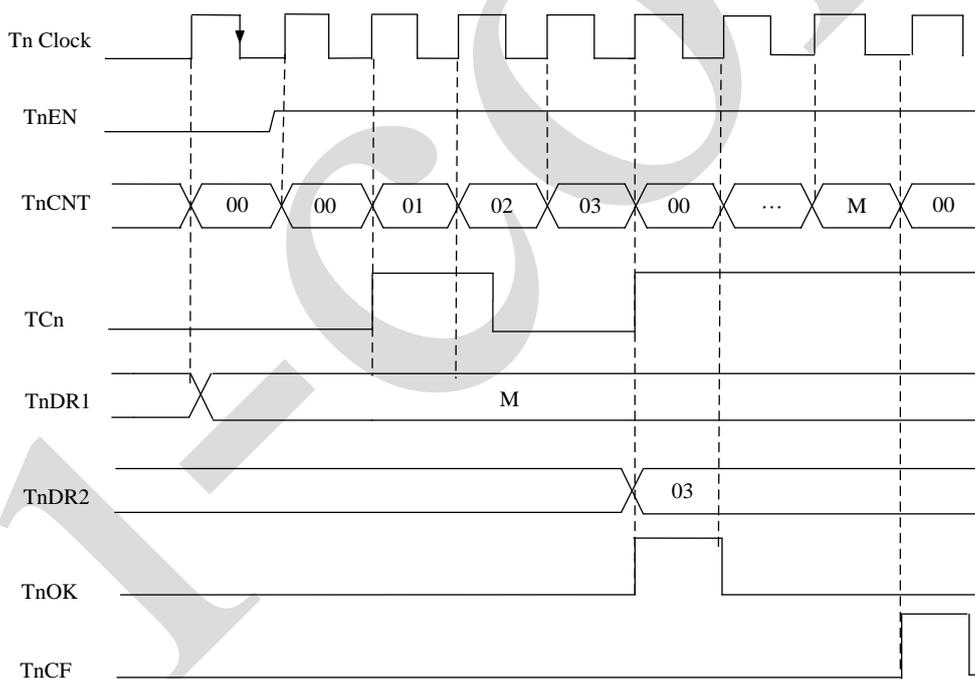


图 6-6 捕捉模式示例（周期）



6.1.2.4、单脉冲 PWM 模式

单脉冲模式下，计数器在 TnEN 置位且 PWMEN 置位后开始工作，此时 PWM 波输出为高电平（不反相输出情况下）。当计数器计数值等于(TnDR2-1)时，PWM 波输出翻转为低电平；当计数器计数值等于 TnDR1 时，PWMEN 位硬件复位为 0，且计数器清零并停止计数。

$$\text{PWM 周期} = (\text{TnDR1} + 1) \times \text{Tn Clock};$$

$$\text{PWM 占空比} = (\text{TnDR2}) \times \text{Tn Clock}$$

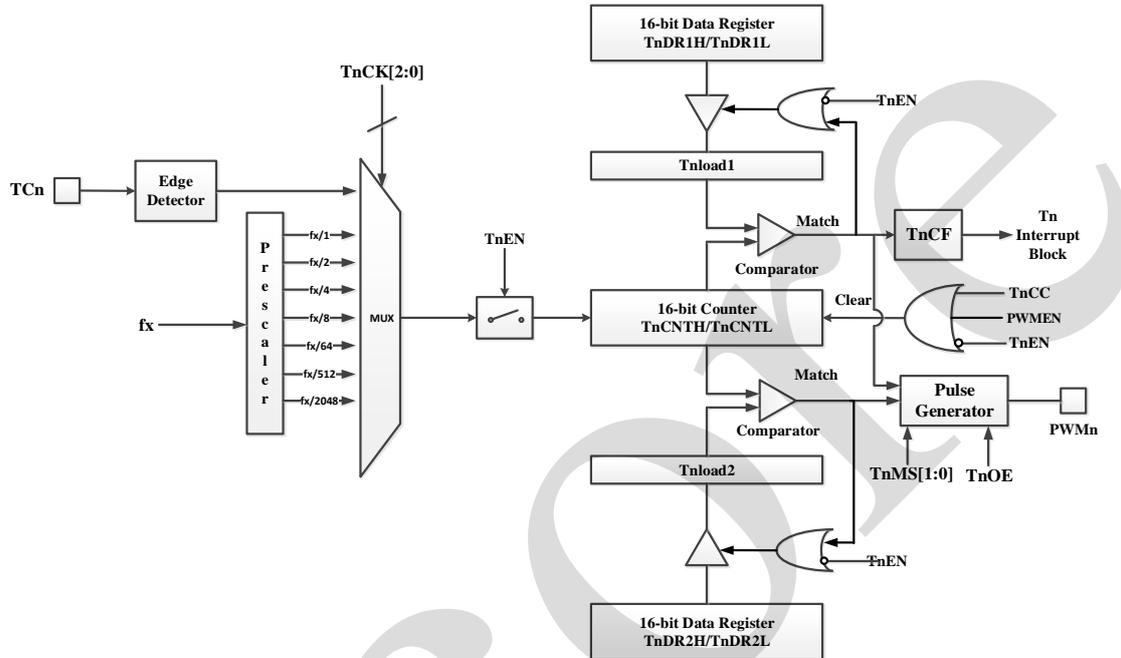


图 6-7 PWM 模式框图

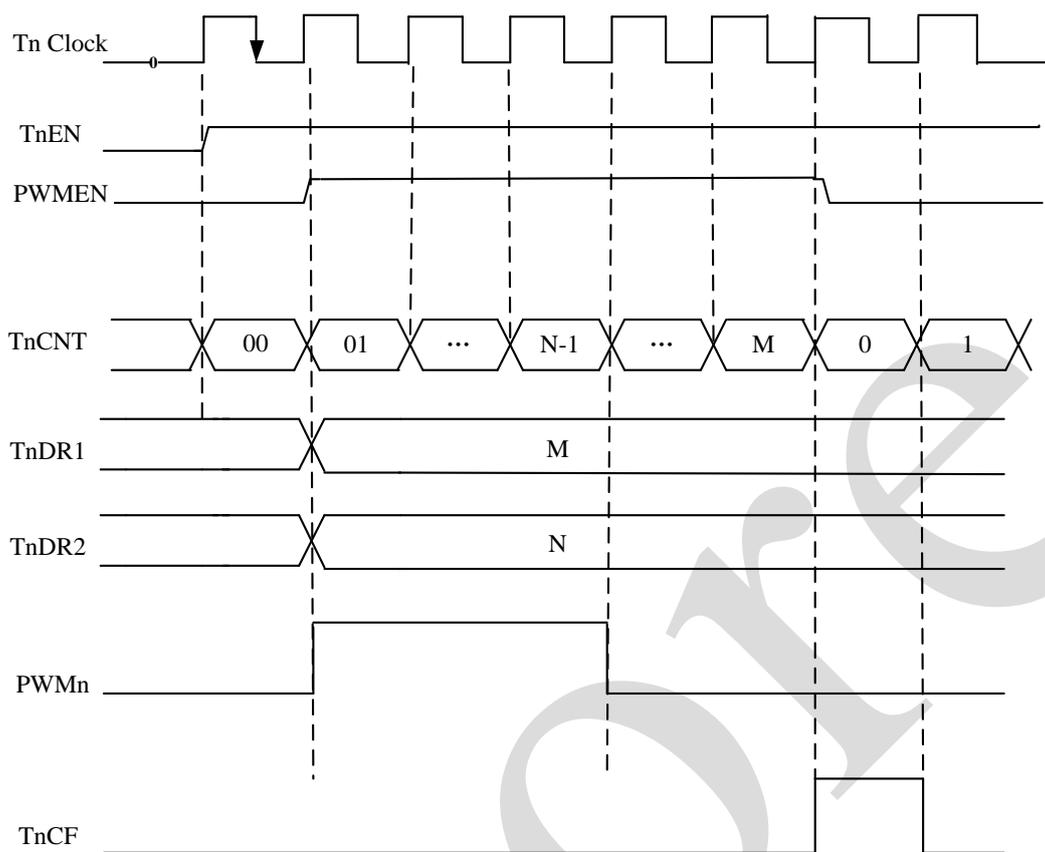


图 6-8 单脉冲 PWM 时序图 1

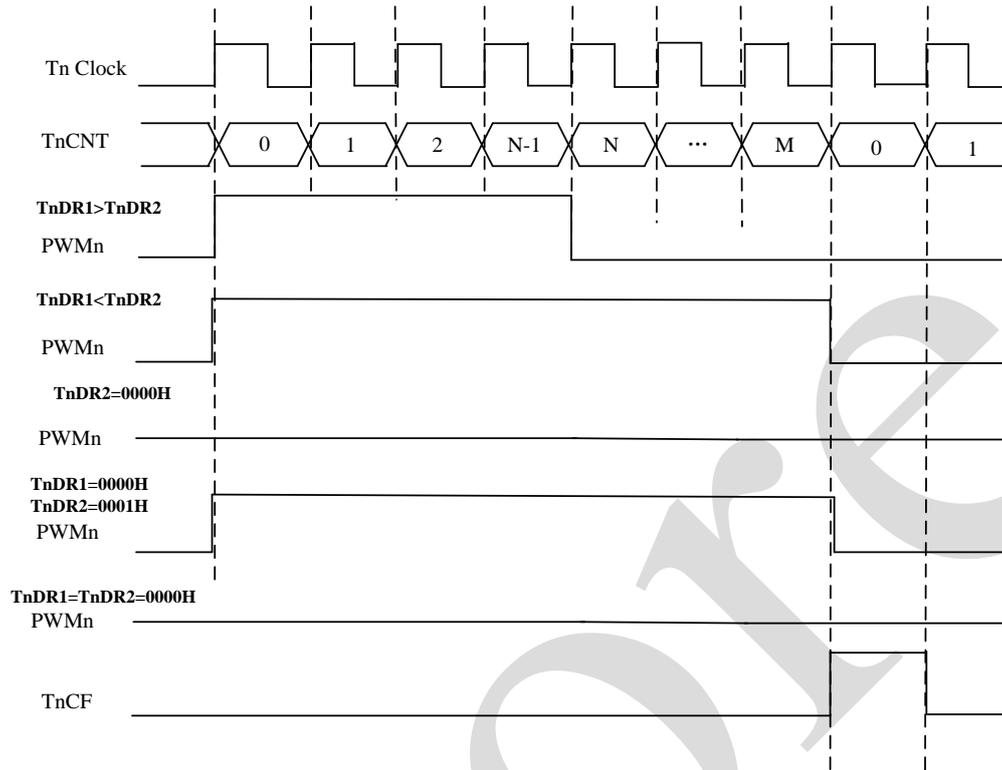


图 6-9 单脉冲 PWM 时序图 2



6.1.2.5、多脉冲 PWM 模式

多脉冲输出模式下，计数器在 $TnEN$ 置位后就开始工作，不反相输出情况下（即 $PWME$ 为 0），PWM 波输出高电平；每次计数值与 $(TnDR2-1)$ 相等时，PWM 波输出翻转为低电平；每次计数值与 $TnDR1$ 相等时，PWM 波输出再次翻转为高电平，产生匹配中断并清除计数值。

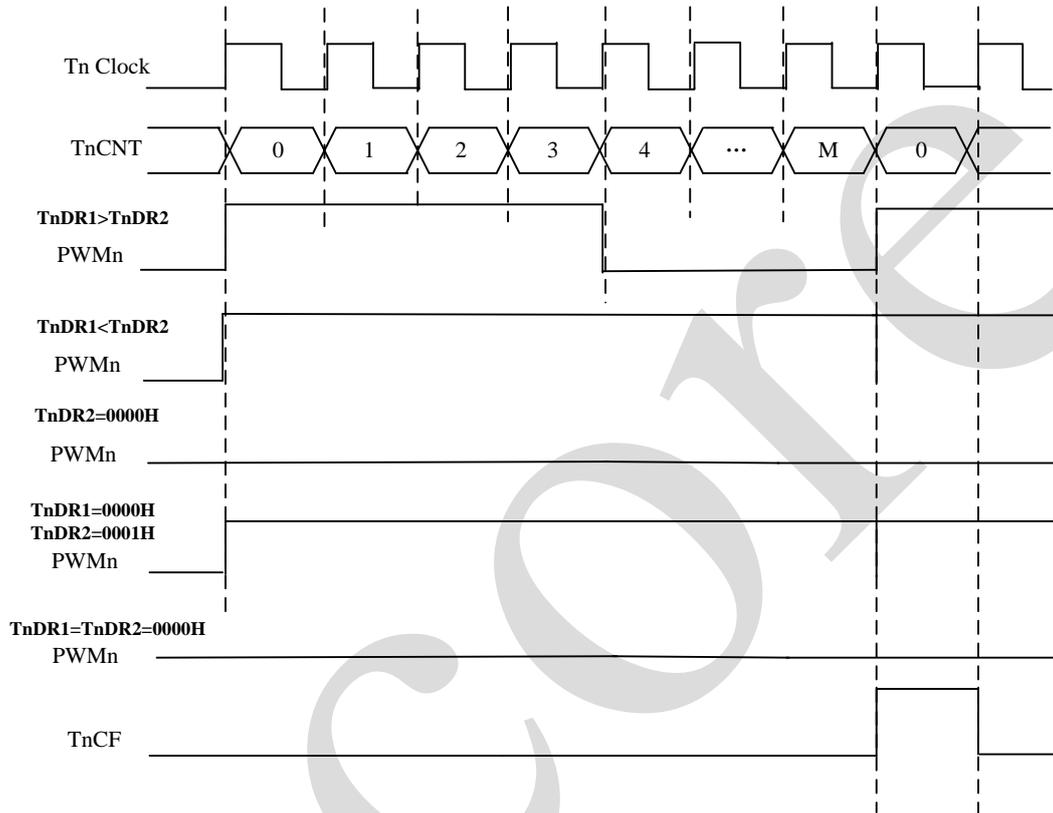


图 6-10 多脉冲 PWM 时序图



6.1.3、原理框图

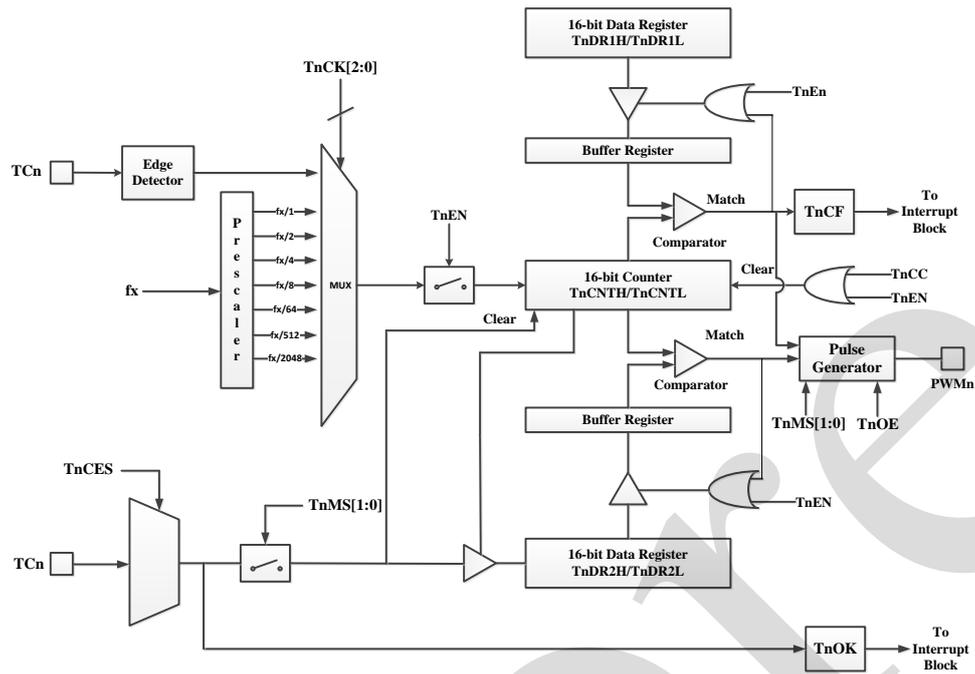


图 6-11 定时器框图



6.1.4、寄存器列表

表 6-1 定时器寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
T0CR1	99H	定时器 0 控制寄存器 1	00H
T0CR2	9AH	定时器 0 控制寄存器 2	00H
T0DR1L	9BH	定时器 0 周期寄存器低 8 位	FFH
T0DR1H	9CH	定时器 0 周期寄存器高 8 位	FFH
T0DR2L	9DH	定时器 0 占空比寄存器低 8 位	FFH
T0DR2H	9EH	定时器 0 占空比寄存器高 8 位	FFH
T1CR1	A1H	定时器 1 控制寄存器 1	00H
T1CR2	A2H	定时器 1 控制寄存器 2	00H
T1DR1L	A3H	定时器 1 周期寄存器低 8 位	FFH
T1DR1H	A4H	定时器 1 周期寄存器高 8 位	FFH
T1DR2L	A5H	定时器 1 占空比寄存器低 8 位	FFH
T1DR2H	A6H	定时器 1 占空比寄存器高 8 位	FFH
T2CR1	B1H	定时器 2 控制寄存器 1	00H
T2CR2	B2H	定时器 2 控制寄存器 2	00H
T2DR1L	B3H	定时器 2 周期寄存器低 8 位	FFH
T2DR1H	B4H	定时器 2 周期寄存器高 8 位	FFH
T2DR2L	B5H	定时器 2 占空比寄存器低 8 位	FFH
T2DR2H	B6H	定时器 2 占空比寄存器高 8 位	FFH

6.1.5、寄存器说明

表 6-2 TnCR1(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TnEN	PWMEN	TnMS[1:0]		-	TnCF	TnOK	TnCC
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	R/W0	R/W0	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	TnEN	定时器使能位(n=0~2) 0: 定时器关闭 1: 定时器使能
6	PWMEN	单脉冲输出使能位 0: 单脉冲信号未输出, 计数器未开始工作 1: 单脉冲信号可以输出, 计数器开始计数 该位由软件置“1”, 单脉冲输出完毕后硬件自动清零
5-4	TnMS[1:0]	定时器工作模式选择位(n=0~2) 00: 定时器/计数器模式 01: 捕捉测量模式 10: PWM 单脉冲模式 11: PWM 多脉冲模式



2	TnCF	定时器匹配中断(n=0~2) 0: 未发生定时器匹配中断 1: 发生定时器匹配中断 该位由硬件自动置“1”，软件写零清除
1	TnOK	定时器捕捉完成标志位(n=0~2) 0: 定时器捕捉工作未完成 1: 定时器捕捉信号测量完成 该位由硬件自动置“1”，软件写零清除
0	TnCC	定时器计数器软件清零控制位(n=0~2) 0: 无效 1: 清除定时器 Tn 的计数值 该位置位后一个 CPU 时钟后自动清零

表 6-3 TnCR2(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TnCK[2:0]			TnCAMS[1:0]		PWME	TnCES	TnOE
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-5	TnCK[2:0]	定时器时钟分频选择位(n=0~2) 000: fx 001: fx/2 010: fx/4 011: fx/8 100: fx/64 101: fx/512 110: fx/2048 111: 外部时钟 TCn
4-3	TnCAMS[1:0]	捕捉模式选择位(n=0~2) 00: 测量输入信号周期 01: 测量输入信号高电平 10: 测量输入信号低电平 11: 无效
2	PWME	PWM 输出极性选择 0: PWM 输出波形不进行反相处理（默认输出低电平） 1: PWM 输出波形经过反相后输出
1	TnCES	Tn 外部时钟计数边沿选择(n=0~2) 0: 外部时钟上升沿定时器/计数器计数值改变 1: 外部时钟下降沿定时器/计数器计数值改变
0	TnOE	定时器输出使能(n=0~2) 0: 定时器输出关闭 1: 定时器输出使能



表 6-4 TnDR1L (n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TnDR1L[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TnDR1L[7:0]	定时器周期寄存器低 8 位(n=0~2) 计数模式和脉冲发射模式下用于设定定时器的计数周期, 计数过程中对该寄存器写值会写入到 TnLOAD1 寄存器 (用户不可访问) 中, 等待计数匹配后再加载到 TnDR1 中。

表 6-5 TnDR1H (n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TnDR1H[15:8]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TnDR1H[15:8]	定时器周期寄存器高 8 位(n=0~2) 计数模式和脉冲发射模式下用于设定定时器的计数周期, 计数过程中对该寄存器写值会写入到 TnLOAD1 寄存器 (用户不可访问) 中, 等待计数匹配后再加载到 TnDR1 中。

表 6-6 TnDR2L (n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TnDR2L[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TnDR2L[7:0]	定时器周期寄存器低 8 位(n=0~2) PWM 模式下用于设定定时器占空比的数值, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 TnLOAD2 寄存器 (用户不可访问) 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成, 即计数匹配后再加载至 TnDR2 中。捕捉模式下用来存放测量结果的低 8 位。



表 6-7 TnDR2H (n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TnDR2H[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TnDR2H[7:0]	定时器周期寄存器高 8 位(n=0~2) PWM 模式下用于设定定时器占空比的数值，计数器计数时对该寄存器的改写通过 TnLOAD2 寄存器（用户不可访问）缓存，等待当前 PWM 信号传输完成，即计数匹配后再加载至 TnDR2 中。捕捉模式下用来存放测量结果的高 8 位。



6.2、高级定时器

6.2.1、特性

高级定时器 T5 为 16-bit 加法计数器，具有 6 通道独立输出的 PWM 模式，以及可用 6 通道组成 3 路独立的互补输出和死区控制。

- 16-bit 定时/计数模式

内部 16-bit 计数器，加法计数模式，依次加 1，计数达到 T5DATA1 时产生中断 T5CF，计数器 T5CNT 清零；

- 多种时钟分频选择

- 16-bit 多脉冲 PWM 模式

T5DATA0 为 6 通道公用的 PWM 的周期，T5DATA1~6 可设置通道 1~6 的 PWM 占空比，6 个通道可输出占空比不同的独立 PWM 波形；

- 16-bit 单脉冲 PWM 模式

在 PWM 模式下，只输出单个脉冲，需要输出多个脉冲需要重新使能 PWMEN；

PWM 输出可配置为 6 路独立 PWM 波输出或者 3 路独立 PWM 互补输出。

- 通过配置 T5DATA2L，T5DATA4L，T5DATA6L，可调整 PWM 输出死区宽度大小。

- 匹配中断——T5CF



6.2.2、功能说明

6.2.2.1、时钟选择

配置 T5CR2 中的 T5CK[2:0]控制位，可选择系统时钟 f_x 分频得到的 $f_x/2$ ， $f_x/4$ ， $f_x/8$ ， $f_x/64$ ， $f_x/256$ ， $f_x/2048$ 。

6.2.2.2、定时器/计数器模式

计数器在 T5EN 置位后就开始工作，每次计数值与 T5DR0 相等时，产生匹配中断并清除计数值，同时置位 T5CF 中断信号。

该定时器同时包含重载功能。当 T5EN 为 0，定时器处于关闭时，此时写入的 T5DR1 值会立即加载到 T5load0，作为计数器的溢出周期；而在 T5EN 为 1，定时器正常工作时，则会在下一次计数溢出后将 T5DR1 值加载到 T5load0。

定时模式周期 = $(T5DR0 + 1) \times T5 \text{ clock}$

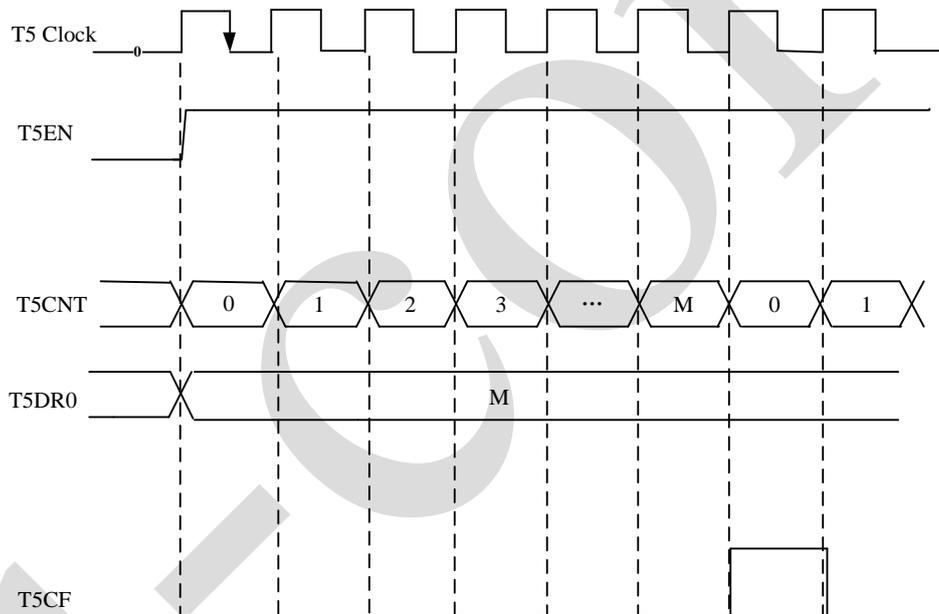


图 6-12 T5 定时器/计数器时序图

注：T5CF 标志需手动清“0”。



6.2.2.3、单脉冲 PWM 模式

以通道 1 为例，在单脉冲模式下，计数器在 T5EN 置位且 PWMEN 置位后开始工作，此时 PWM 波输出为高电平（不反相输出情况下）。当计数器计数值等于(T5DATA1-1)时，PWM 波输出翻转为低电平；当计数器计数值等于 T5DR0 时，PWMEN 位硬件复位为 0，且计数器清零并停止计数。

该定时器包含重载功能。当T5EN为0，定时器处于关闭时，此时写入的T5DR1值会立即加载到T5load0，作为PWM周期，而写入的T5DATA_n值会立即加载到T5load_n，作为PWM占空比；而在T5EN为1，定时器正常工作时，则会在下一次计数溢出后将T5DR1值加载到T5load0，T5DATA_n值加载到T5load_n。

$$\text{PWM 周期} = (\text{T5DR0} + 1) \times \text{T5 Clock}$$

$$\text{PWM 占空比} = (\text{T5DATA1}) \times \text{T5 Clock};$$

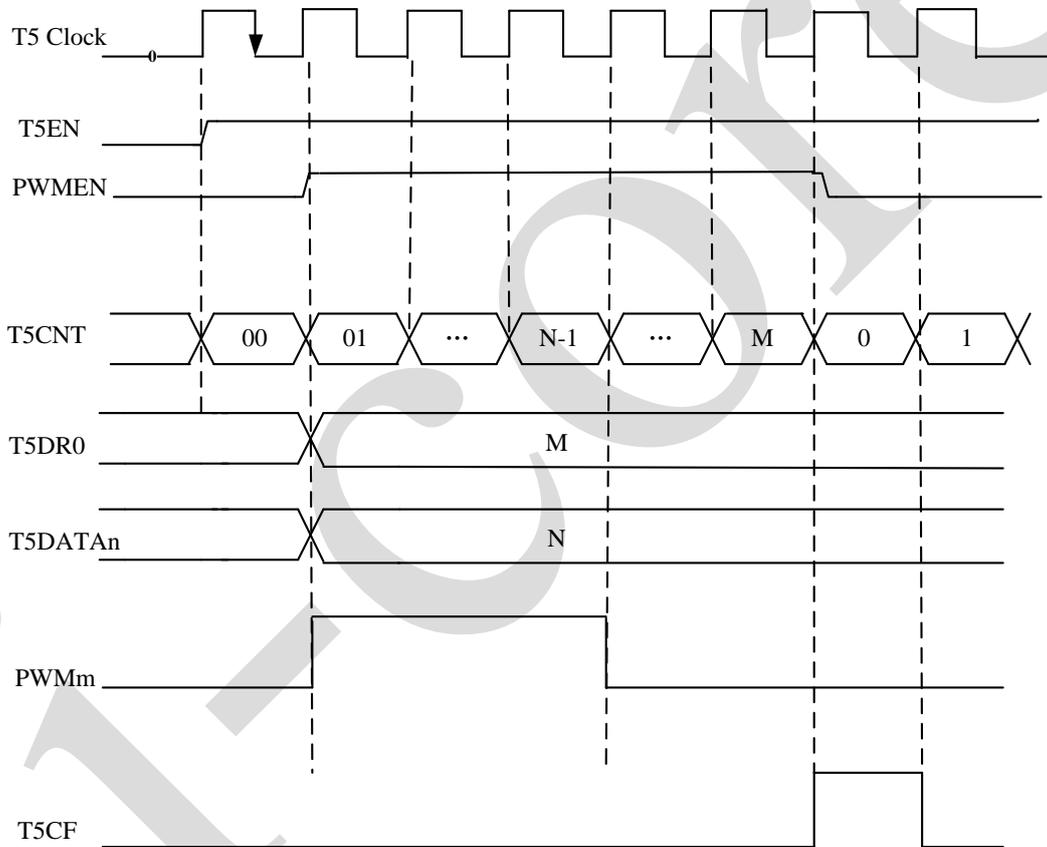


图 6-13 单脉冲 PWM 时序图 1

注：图中 n=1、2、3、4、5、6，依次对应 m=A、B、C、D、E、F；T5CF 标志需手动清“0”。

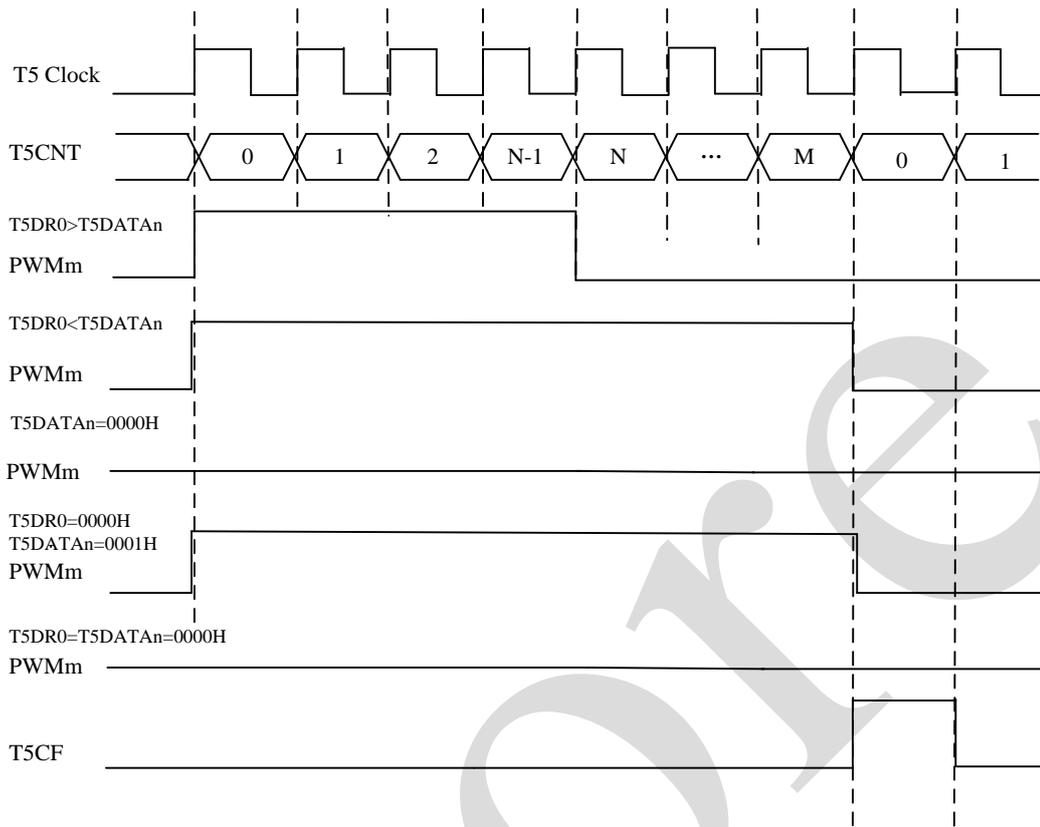


图 6-14 单脉冲 PWM 时序图 2

注：图中 n=1、2、3、4、5、6，依次对应 m=A、B、C、D、E、F；T5CF 标志需手动清“0”。



6.2.2.4、多脉冲 PWM 模式

以通道 1 为例，在多脉冲输出模式下，计数器在 T5EN 置位后就开始工作，不反相输出情况下（即 PWME 为 0），PWM 波输出高电平；每次计数值与 (T5DATA1-1) 相等时，PWM 波输出翻转为低电平；每次计数值与 T5DR0 相等时，PWM 波输出再次翻转为高电平，产生匹配中断 T5CF 并清除计数值。

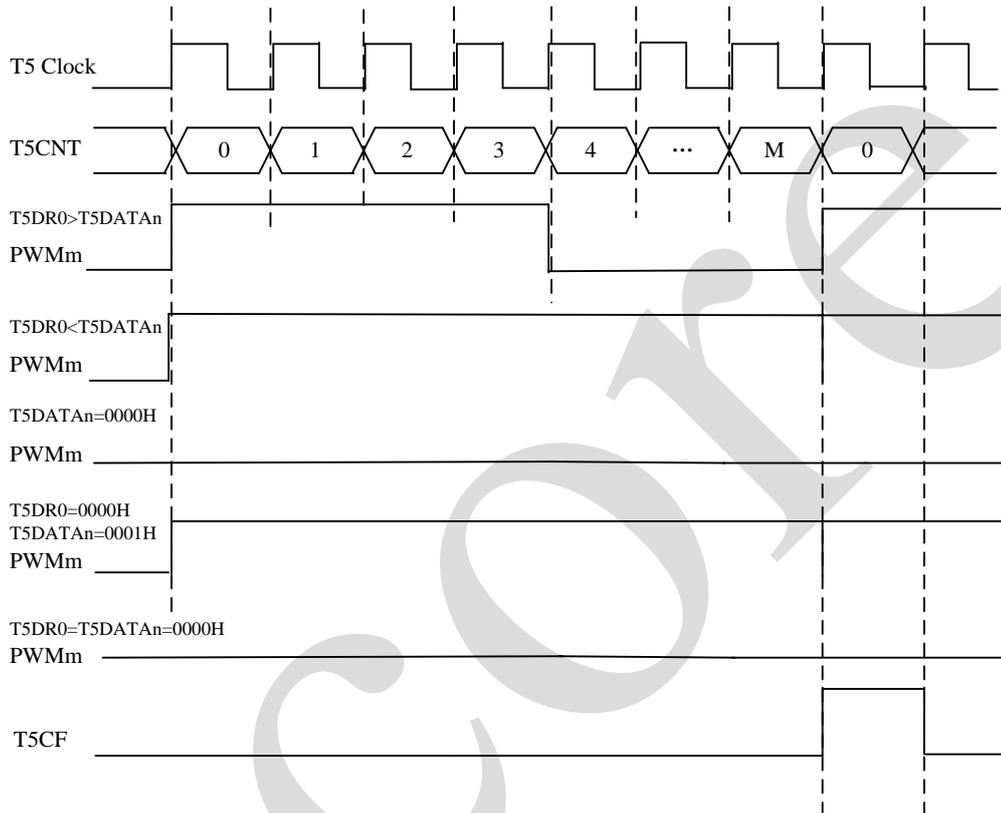


图 6-15 多脉冲 PWM 时序图

注：图中 n=1、2、3、4、5、6，依次对应 m=A、B、C、D、E、F； T5CF 标志需手动清“0”。

6.2.2.5、互补输出

该定时器一共有 6 路 PWM 输出。当选择独立输出时，输出的 6 路 PWM 波信号由各自的占空比控制寄存器控制其占空比，周期相同，都由周期寄存器控制。当选择互补输出时，通道 1、2，通道 3、4，通道 5、6 分别组成 3 组互补输出，此时通道 2、4、6 的占空比控制低寄存器为对应互补信号的死区宽度大小寄存器，并分别输出通道 1、3、5 输出信号的互补信号。

以通道 1、2 为例，当打开互补输出使能位 P2MS，通道 2 的波形是通道 1 的互补波形，即此时的通道 2 的占空比寄存器不再控制该通道 PWM 的输出。

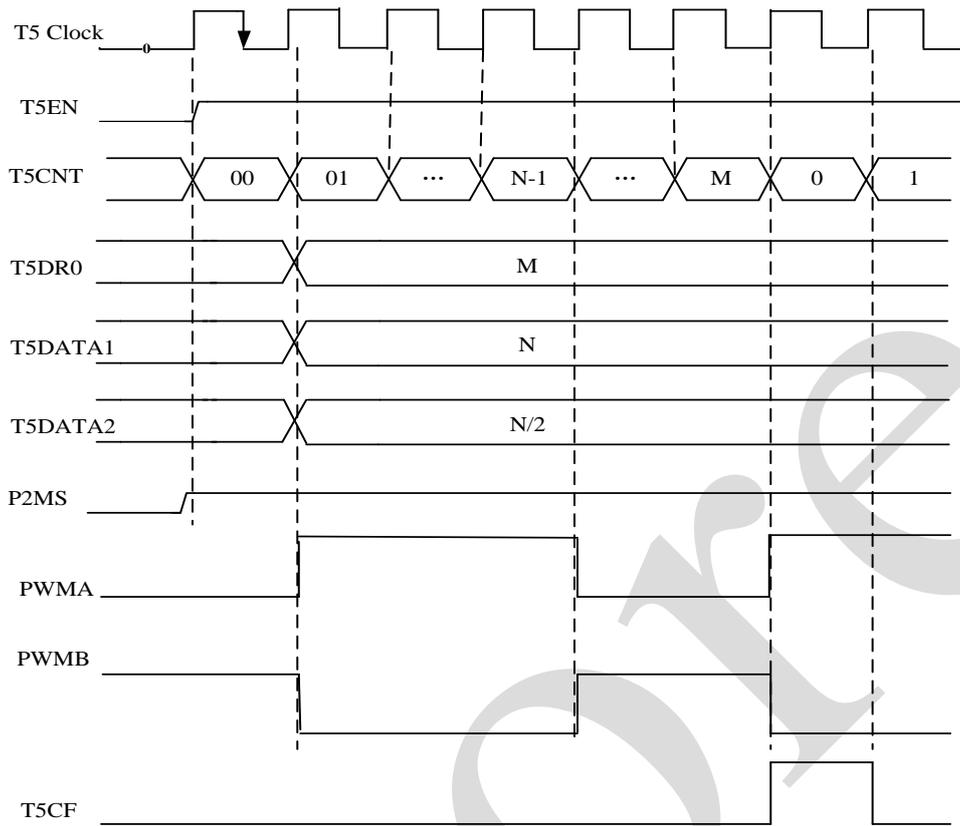


图 6-16 互补输出示例

注：T5CF 标志需手动软件清“0”。



6.2.2.6、死区控制

以通道 1、2 为例：当配置定时器输出插入死区使能位 C12DE，配置通道 1、2 输出死区插入边沿控制位 C12DS 来选择插入死区边沿,设置 T5DATA2L 寄存器为插入死区宽度大小。（死区宽度寄存器为开启互补后的 T5DATA2L, T5DATA4L, T5DATA6L）

其中死区宽度算法如下：

假设 DT 表示其死区宽度，Tck 为当前系统时钟，T5DATA2L 为死区宽度寄存器

$$T5DATA2L [7:5] = 0xx \Rightarrow DT = T5DATA2L [7:0] \times Tck \quad (D1)$$

$$T5DATA2L [7:5] = 10x \Rightarrow DT = (64+T5DATA2L [5:0]) \times (Tck \times 2) \quad (D2)$$

$$T5DATA2L [7:5] = 110 \Rightarrow DT = (32+T5DATA2L [4:0]) \times (Tck \times 8) \quad (D3)$$

$$T5DATA2L [7:5] = 111 \Rightarrow DT = (32+T5DATA2L [4:0]) \times (Tck \times 16) \quad (D4)$$

举例：若当前 Tck 为 62.5ns（16MHz），可能的死区时间为：

T5DATA2L [7:0] = 0h 到 7Fh, 0 到 7937.5ns, 步长时间为 62.5ns （参考 D1）

T5DATA2L [7:0] = 80h 到 BFh, 8μs 到 15875ns, 步长时间为 125ns（参考 D2）

T5DATA2L [7:0] = C0h 到 DFh, 16μs 到 31.5μs, 步长时间为 0.5μs（参考 D3）

T5DATA2L [7:0] = E0h 到 FFh, 32μs 到 63μs, 步长时间为 1μs （参考 D4）

以下是死区宽度小于占空比时，在原波形的上升沿和下降沿插入死区后的输出波形 PWMA 和其互补波形 PWMB。

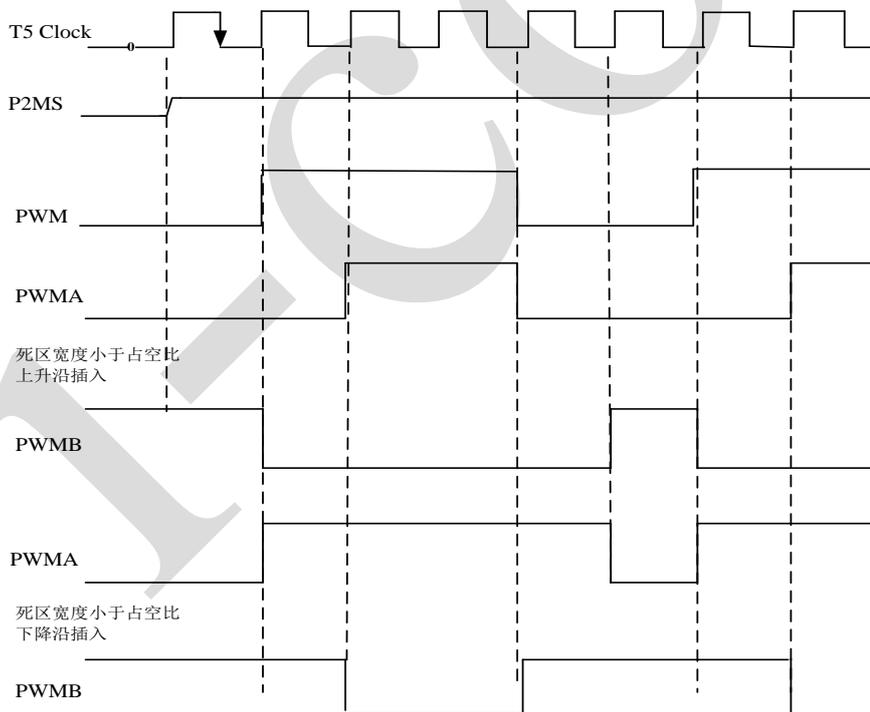


图 6-17 死区宽度示例（死区宽度小于占空比）



以下是死区宽度大于占空比时,在原波形 PWM 的上升沿和下降沿插入死区后的输出波形。其中上升沿插入波形与 PWM 同向,而下降沿插入的波形则是 PWM 的互补波形。

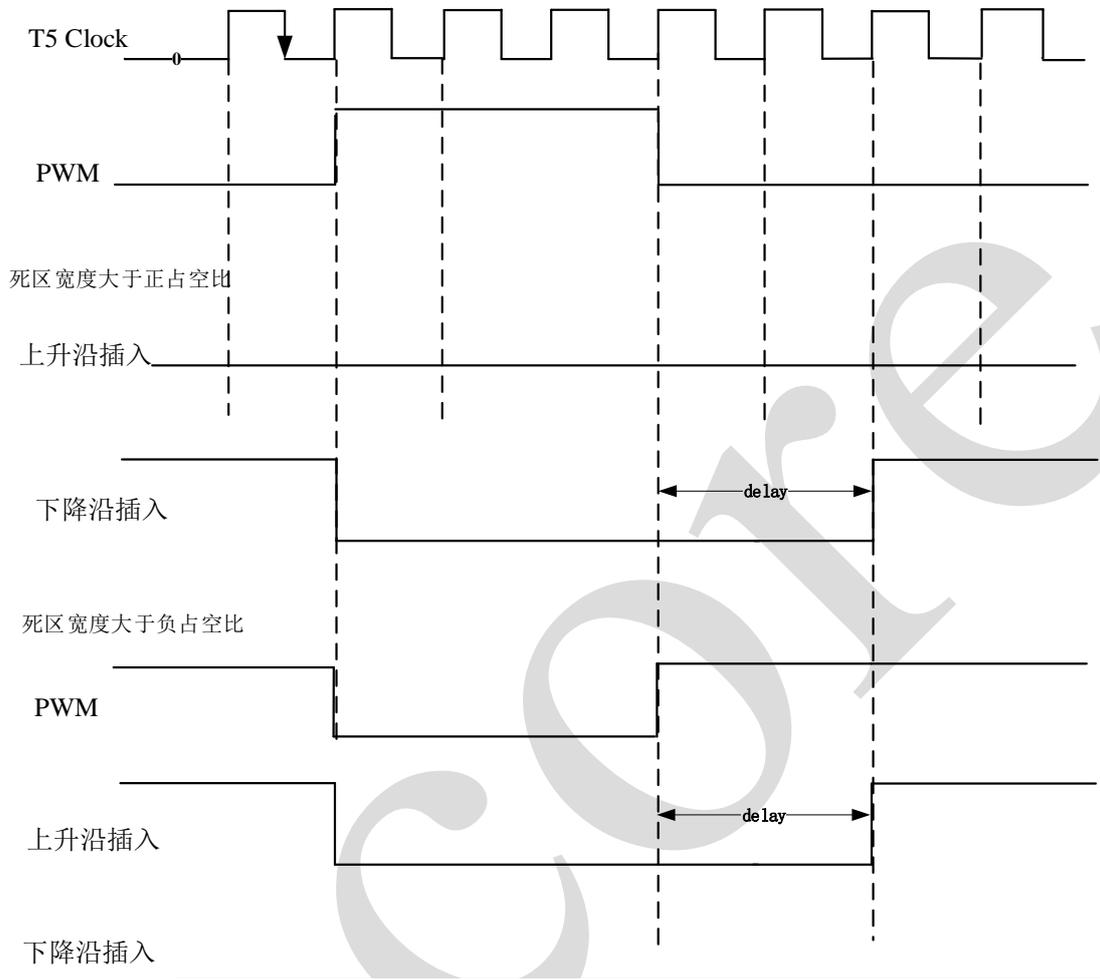


图 6-18 死区宽度示例 (死区宽度大于占空比)



6.2.3、原理框图

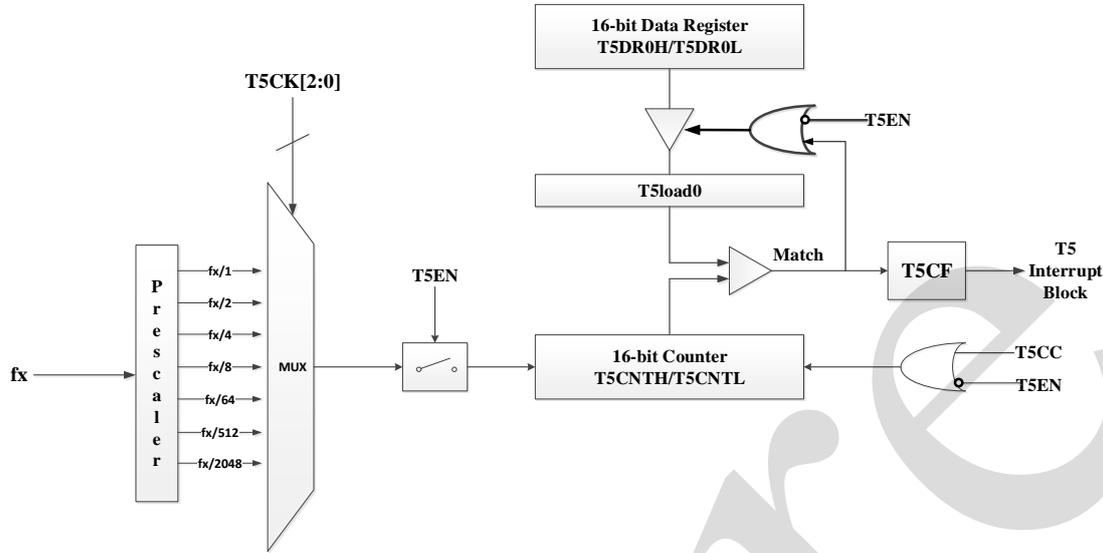


图 6-19 T5 定时器/计数器框图

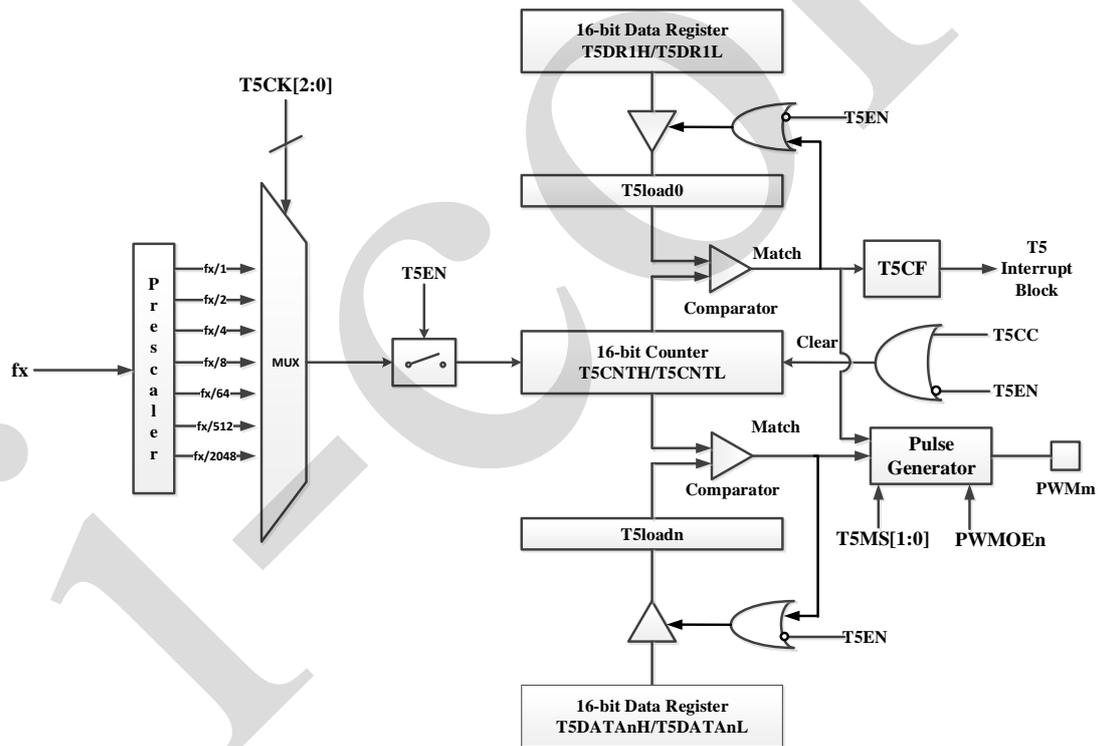


图 6-20 T5 PWM 模式框图

注：图中 n=1、2、3、4、5、6，依次对应 m=A、B、C、D、E、F



6.2.3、寄存器列表

表 6-8 高级定时器寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
T5PWMOE	41E2H	定时器 5 通道输出使能寄存器	00H
T5DCR1	41E3H	定时器 5 死区控制寄存器 1	00H
T5DCR2	41E4H	定时器 5 死区控制寄存器 2	00H
T5DR0L	41E6H	定时器 5 周期寄存器低 8 位	FFH
T5DR0H	41E7H	定时器 5 周期寄存器高 8 位	FFH
T5DATA1L	41E9H	定时器 5 通道 1 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA1H	41EAH	定时器 5 通道 1 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA2L	41EBH	定时器 5 通道 2 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA2H	41ECH	定时器 5 通道 2 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA3L	41EDH	定时器 5 通道 3 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA3H	41EEH	定时器 5 通道 3 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5CR1	41EFH	定时器 5 控制寄存器 1	00H
T5DATA4L	41F1H	定时器 5 通道 4 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA4H	41F2H	定时器 5 通道 4 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA5L	41F3H	定时器 5 通道 5 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA5H	41F4H	定时器 5 通道 5 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5DATA6L	41F5H	定时器 5 通道 6 占空比寄存器低 8 位	FFH
T5DATA6H	41F6H	定时器 5 通道 6 占空比寄存器高 8 位	FFH
T5CR2	41F7H	定时器 5 控制寄存器 2	00H

6.2.4、寄存器说明

表 6-9 T5CR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5EN	PWMEN	T5MS[1:0]		-	T5CF	-	T5CC
R/W	R/W	R/W	R/W		-	R/W0	-	R/W
POR	0	0	00		0	0	0	0

位	字段	描述
7	T5EN	T5 工作使能 0: 定时器禁止工作 1: 定时器开始工作
6	PWMEN	单脉冲输出使能位 0: 单脉冲信号未输出, 计数器未开始工作 (硬件清 0) 1: 单脉冲信号可以输出, 计数器开始计数 (软件置 1)
5-4	T5MS[1:0]	定时器工作模式 00: 定时器/计数器模式 01: 保留 10: PWM 单脉冲模式 11: PWM 多脉冲模式



2	T5CF	定时器匹配中断（硬件置位，软件复位） 0: 未发生定时器匹配中断 1: 发生定时器匹配中断
0	T5CC	清除 T5 计数器 0: 无影响 1: 清除定时器 T5 的计数值（T5 计数器清零后该 bit 自动清零）

表 6-10 T5CR2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5CK[2:0]			-	-	-	-	-
R/W	R/W	R/W	R/W	-	-	-	-	-
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-5	T5CK[2:0]	定时器时钟分频选择位 000: fx 001: fx/2 010: fx/4 011: fx/8 100: fx/64 101: fx/512 110: fx/2048 111: 保留

表 6-11 T5PWMOE 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	PWMOE6	PWMOE5	PWMOE4	PWMOE3	PWMOE2	PWMOE1
R/W	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5	PWMOE6	通道 6 PWM 输出使能 0: 通道 6 不输出 PWM 信号，输出始终保持为 0 1: 通道 6 输出 PWM 信号
4	PWMOE5	通道 5 PWM 输出使能 0: 通道 5 不输出 PWM 信号，输出始终保持为 0 1: 通道 5 输出 PWM 信号
3	PWMOE4	通道 4 PWM 输出使能 0: 通道 4 不输出 PWM 信号，输出始终保持为 0 1: 通道 4 输出 PWM 信号
2	PWMOE3	通道 3 PWM 输出使能 0: 通道 3 不输出 PWM 信号，输出始终保持为 0 1: 通道 3 输出 PWM 信号



1	PWMOE2	通道 2 PWM 输出使能 0: 通道 2 不输出 PWM 信号, 输出始终保持为 0 1: 通道 2 输出 PWM 信号
0	PWMOE1	通道 1 PWM 输出使能 0: 通道 1 不输出 PWM 信号, 输出始终保持为 0 1: 通道 1 输出 PWM 信号

表 6-12 T5DCR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	P6MS	P4MS	C56DS	C56DE	C34DS	C34DE	C12DS	C12DE
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	P6MS	通道 6 PWM 模式选择 0: 独立通道 1: 与通道 5 组成互补输出
6	P4MS	通道 4 PWM 模式选择 0: 独立通道 1: 与通道 3 组成互补输出
5	C56DS	通道 56 输出死区插入边沿控制位 (仅互补模式有效) 0: 定时器输出主波形下降沿插入死区 1: 定时器输出主波形上升沿插入死区
4	C56DE	通道 56 输出死区控制使能位 (仅互补模式有效) 0: 通道 56 输出不插入死区 1: 通道 56 输出插入死区
3	C34DS	通道 34 输出死区插入边沿控制位 (仅互补模式有效) 0: 定时器输出主波形下降沿插入死区 1: 定时器输出主波形上升沿插入死区
2	C34DE	通道 34 输出死区控制使能位 (仅互补模式有效) 0: 通道 34 输出不插入死区 1: 通道 34 输出插入死区
1	C12DS	通道 12 输出死区插入边沿控制位 (仅互补模式有效) 0: 定时器输出主波形下降沿插入死区 1: 定时器输出主波形上升沿插入死区
0	C12DE	通道 12 输出死区控制使能位 (仅互补模式有效) 0: 通道 12 输出不插入死区 1: 通道 12 输出插入死区



表 6-13 T5DCR2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	P2MS	C6PWM	C5PWM	C4PWM	C3PWM	C2PWM	C1PWM
R/W	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
6	P2MS	通道 2 PWM 模式选择 0: 独立通道 1: 与通道 1 组成互补输出
5	C6PWM	通道 6 PWM 输出极性选择位 0: 作为独立通道时输出信号不反相, 互补输出时输出与参考信号相同 PWM 波 1: 作为独立通道时输出信号反相, 互补输出与参考信号反相的 PWM 波
4	C5PWM	通道 5 PWM 输出极性选择位 0: 输出 PWM 信号不反相 1: 输出 PWM 信号反相
3	C4PWM	通道 4 PWM 输出极性选择位 0: 作为独立通道时输出信号不反相, 互补输出时输出与参考信号相同 PWM 波 1: 作为独立通道时输出信号反相, 互补输出与参考信号反相的 PWM 波
2	C3PWM	通道 3 PWM 输出极性选择位 0: 输出 PWM 信号不反相 1: 输出 PWM 信号反相
1	C2PWM	通道 2 PWM 输出极性选择位 0: 作为独立通道时输出信号不反相, 互补输出时输出与参考信号相同 PWM 波 1: 作为独立通道时输出信号反相, 互补输出与参考信号反相的 PWM 波
0	C1PWM	通道 1 PWM 输出极性选择位 0: 输出 PWM 信号不反相 1: 输出 PWM 信号反相

表 6-14 T5DR0H 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DR0H[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DR0H[7:0]	定时器周期寄存器高 8 位 计数模式和脉冲发射模式下用于设定定时器的计数周期, 计数过程中对该寄存器写值会写入到 T5LOAD0 寄存器, 等待计数匹配后再加载到 T5DATA0 中。



表 6-15 T5DR0L 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DR0L[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DR0L[7:0]	定时器周期寄存器低 8 位 计数模式和脉冲发射模式下用于设定定时器的计数周期，计数过程中对该寄存器写值会写入到 T5LOAD0 寄存器，等待计数匹配后再加载到 T5DATA0 中。

表 6-16 T5DATA1H 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DR0H[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA1H[7:0]	定时器通道 1 占空比控制寄存器高 8 位 PWM 模式下用于控制通道 1 输出 PWM 波的占空比，计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA1 缓存，等待当前 PWM 信号传输完成（计数匹配）后再加载到 T5DATA1 中。互补模式为通道 12 的占空比寄存器高 8 位。

表 6-17 T5DATA1L 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA1L[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA1L[7:0]	定时器通道 1 占空比控制寄存器低 8 位 PWM 模式下用于控制通道 1 输出 PWM 波的占空比，计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA1 缓存，等待当前 PWM 信号传输完成（计数匹配）后再加载到 T5DATA1 中，互补模式为通道 12 的占空比寄存器低 8 位。



表 6-18 T5DATA2H 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA2H[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA2H[7:0]	定时器通道 2 占空比控制寄存器高 8 位 PWM 模式下用于控制通道 2 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA2 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA2 中

表 6-19 T5DATA2L

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA2L[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA2L[7:0]	定时器通道 2 占空比控制寄存器低 8 位 PWM 模式下用于控制通道 2 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA2 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA2 中, 互补模式为通道 12 的死区宽度寄存器

表 6-20 T5DATA3H

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA3H[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA3H[7:0]	定时器通道 3 占空比控制寄存器高 8 位 PWM 模式下用于控制通道 3 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA3 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA3 中。互补模式为通道 34 的占空比寄存器高 8 位。



表 6-21 T5DATA3L

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA3L[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA3L[7:0]	定时器通道 3 占空比控制寄存器低 8 位 PWM 模式下用于控制通道 3 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA3 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA3 中。互补模式为通道 34 的占空比寄存器低 8 位。

表 6-22 T5DATA4H

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA4H[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA4H[7:0]	定时器通道 4 占空比控制寄存器高 8 位 PWM 模式下用于控制通道 4 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA4 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA4 中。

表 6-23 T5DATA4L

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA4L[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA4L[7:0]	定时器通道 4 占空比控制寄存器低 8 位 PWM 模式下用于控制通道 4 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA4 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA4 中, 互补模式为通道 34 的死区宽度寄存器。



表 6-24 T5DATA5H

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA5H[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA5H[7:0]	定时器通道 5 占空比控制寄存器高 8 位 PWM 模式下用于控制通道 5 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA5 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA5 中, 互补模式为通道 56 的死区占空比寄存器高 8 位。

表 6-25 T5DATA5L

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA5L[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA5L[7:0]	定时器通道 5 占空比控制寄存器低 8 位 PWM 模式下用于控制通道 5 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA5 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA5 中, 互补模式为通道 56 的死区占空比寄存器低 8 位。

表 6-26 T5DATA6H

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA6H[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA6H[7:0]	定时器通道 6 占空比控制寄存器高 8 位 PWM 模式下用于控制通道 6 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA6 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA6 中。



表 6-27 T5DATA6L

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	T5DATA6L[7:0]							
R/W	R/W							
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	T5DATA6L[7:0]	定时器通道 6 占空比控制寄存器低 8 位 PWM 模式下用于控制通道 6 输出 PWM 波的占空比, 计数器计数时对该寄存器的改写通过 T5LODA6 缓存, 等待当前 PWM 信号传输完成 (计数匹配) 后再加载到 T5DATA6 中, 互补模式为通道 56 的死区宽度寄存器 8 位。



6.3、看门狗

6.3.1、特性

看门狗复位是系统的一种保护设置。看门狗由 8 位计数器和一个预分频器构成，可作为定时器独立运行或者产生看门狗复位。在正常状态下，由程序将看门狗定时器清零。若出错，系统处于未知状态，看门狗定时器溢出系统复位。看门狗结构图如下：

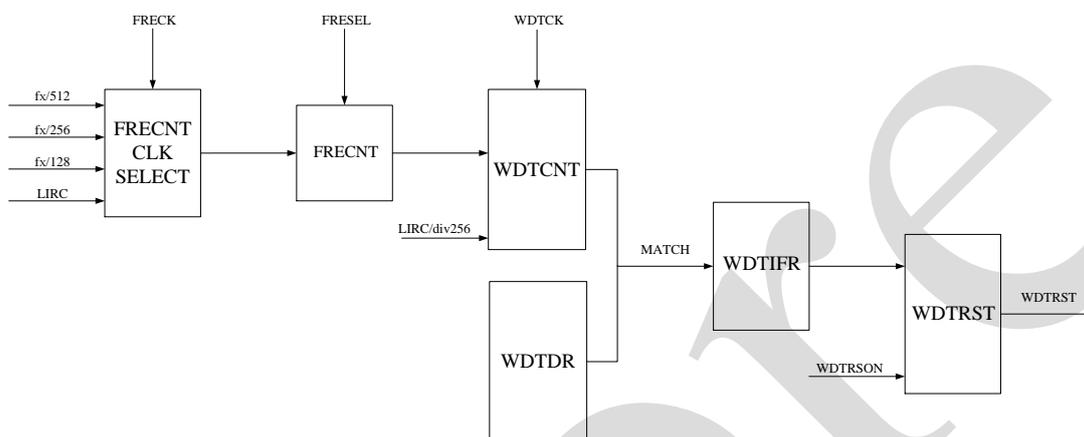


图 6-21 看门狗定时器框图

超时周期：

WDTCK=1，选择 LIRC/256 作为 WDT 计数时钟

看门狗溢出周期 = $(1+WDTDR[7:0]) \times 256 / (F_{LIRC})$

WDTCK=0，选择预分频时钟作为 WDT 计数时钟

看门狗溢出周期 = $(1+WDTDR[7:0]) \times 1 / (F_{FRECNT_CLK}) \times 1 / (F_{FRECNT_OUT_CLK})$

6.3.2、寄存器列表

表 6-28 WDT 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
WDTDR	8AH	WDT 溢出值寄存器	FFH
WDCNT	8AH	WDT 计数器	00H
FRECR	8EH	预分频控制寄存器	01H
FRECNT	8FH	WDT 预分频计数器	00H
WDTCR	92H	WDT 控制寄存器	00H



6.3.3、寄存器说明

表 6-29 WDTDR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	WDTDR[7:0]							
R/W	W	W	W	W	W	W	W	W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	WDTDR[7:0]	WDT 数据寄存器 设置计数周期, 当 WDTCNT 计数到预置的 WDTDR 时溢出

表 6-30 WDCNT 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	WDCNT[7:0]							
R/W	R	R	R	R	R	R	R	R
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	WDCNT[7:0]	WDT 计数器 读 WDTDR 返回 WDCNT 计数值

表 6-31 FRECR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	FRECK[1:0]		-	FRECLR	FRESEL[2:0]		
R/W	-	R/W	R/W	-	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	1

位	字段	描述
6-5	FRECK[1:0]	预分频器时钟选择控制位 00: $f_x/512$ 01: $f_x/256$ 10: $f_x/128$ 11: f_{LIRC}
3	FRECLR	预分频软件清零 0: 无效 1: 预分频计数器清零 (一个时钟周期后该位自动复位)
2-0	FRSEL[2:0]	预分频器分频控制位 000: 2 分频 001: 4 分频 010: 8 分频 011: 16 分频 100: 32 分频



		101: 64 分频 110: 128 分频 111: 256 分频
--	--	------------------------------------------

表 6-32 FRECNT 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FRCNT[7:0]							
R/W	R	R	R	R	R	R	R	R
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7:0	FRCNT[7:0]	预分频计数器

表 6-33 WDTCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	WDTEN	WDTRSON	WDTCCL	-	-	-	WDTCK	WDTIFR
R/W	R/W	R/W	R/W	-	-	-	R/W	R/W0
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	WDTEN	WDT 使能 0: WDT 模块关闭 1: WDT 模块使能
6	WDTRSON	WDT 工作模式选择 0: WDT 模块作为 8-bit 独立运行定时器 1: WDT 模块产生复位信号
5	WDTCCL	0: 无效 1: WDT 计数器清零 (一个时钟周期后该位自动复位)
1	WDTCK	WDT 时钟选择 0: 预分频器提供时钟 1: LIRC/256
0	WDTIFR	WDT 中断标志位 0: 没有中断产生 1: 产生 WDT 中断 该标志位置位后软件写“0”清除



6.4、WT

6.4.1、特性

WT 具有实时时钟操作功能，内部结构由时钟选择电路，计数电路，输出选择电路和控制寄存器组成。在选择 32.768kHz 外部晶振时，可以进行准确计时。WTCR 寄存器用来控制时钟输入，输出间隔，清除 WT 计数和设置 WTEN 使能位，为了提高分辨率 WT 计数器可以组成 22 位计数器，包括低 14 位和高 8 位二进制计数器，WTDR 寄存器用来设置 WT 的中断间隔值，读 WTDR 寄存器返回 8 位计数器的值。

- 14 位预分频计数器，用于产生 2kHz 时钟
- 8 位 WT 计数器，最长可计 128 秒
- 多种时钟选择： f_{LXT} 、 f_{LIRC} 、 $fx/256$ 、 $fx/512$
- 中断间隔选择：
 $fwck/2^7$ 、 $fwck/2^{13}$ 、 $fwck/2^{14}$ 、 $fwck/(2^{14} \times (8\text{bit WTDR value} + 1))$
- 计数溢出产生中断
- 具有软件复位功能

6.4.2、工作方式

6.4.2.1、14 位计数器模式

当 $WTIN \neq 11$ 时，WT 为 14bit 计数器，由 WTCR 寄存器中的 WTCK 选择不同时钟分频。当计数溢出后 WTIFR 标志位置位，WTIFR 标志位可软件写“0”清除该标志位。

6.4.2.2、22 位计数器模式

配置 $WTIN = 11$ 时，WT 为 22 位计数器，低 14 位的溢出信号作为高 8 位的计数时钟，此时当高 8 位计数器计数到与数据寄存器的值一致时，中断标志位置位，同时在下一个计数时钟到来时，高 8 位计数器会清零，此后每隔 $2^{14} \times (7\text{ bit wtdr value} + 1)$ 个计数时钟中断标志位都会被置起。



6.4.3、原理框图

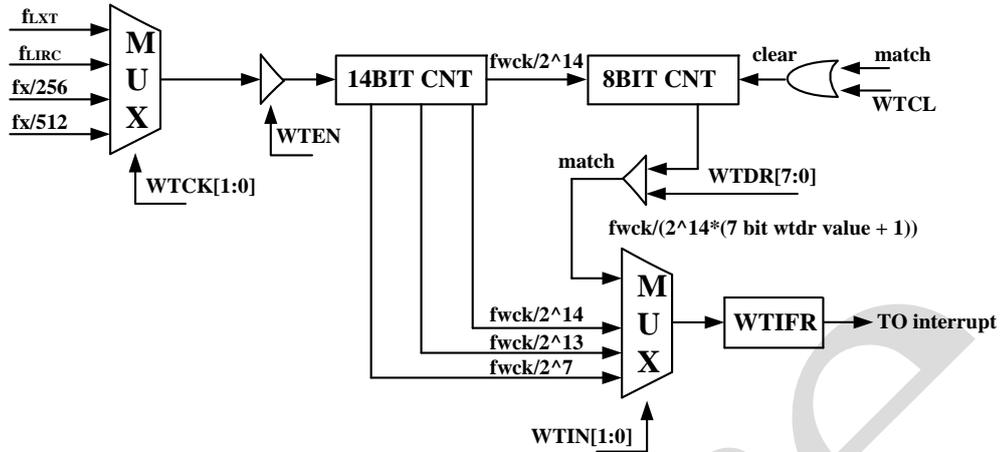


图 6-22 WT 计数器原理框图

6.4.4、寄存器列表

表 6-34 WT 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
WTDR	8BH	WT 数据寄存器	FFH
WTCNT	8BH	WT 计数器寄存器	00H
WTCR	93H	WT 控制寄存器	00H

6.4.5、寄存器说明

表 6-35 WTDR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	WTDR[7:0]							
R/W	W	W	W	W	W	W	W	W
POR	1	1	1	1	1	1	1	1

位	字段	描述
7-0	WTDR[7:0]	22 位计数器模式溢出周期

表 6-36 WTCNT 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	WTCNT[7:0]							
R/W	R	R	R	R	R	R	R	R
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	WTCNT[7:0]	WD 计数器



表 6-37 WTCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	WTEN	-	WTCL	WTIFR	WTIN[1:0]		WTCK[1:0]	
R/W	R/W	-	R/W	R/W0	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	WTEN	WT 模块使能位 0: WT 模块关闭 1: WT 模块使能
5	WTCL	WT 软件复位 0: 无效 1: WT 计数器清零 该位有效仅清除 RTC 高 8 位计数器计数值, 低 14 位计数器计数值只能关闭 WT 或者由系统复位清除
4	WTIFR	WT 溢出标志位 0: 无效 1: WT 计数溢出 该标志位由软件写“0”清零
3-2	WTIN[1:0]	WT 模块中断间隔选择 00: $fwck/2^7$ 01: $fwck/2^{13}$ 10: $fwck/2^{14}$ 11: $fwck/(2^{14} \times (7 \text{ bit WTDR value} + 1))$
1-0	WTCK[1:0]	WT 模块时钟选择 00: f_{LXT} 01: $f_x/256$ 10: $f_x/512$ 11: f_{LIRC}



6.5、CRC

6.5.1、特性

CRC 能在 CPU 运行中作为外围功能进行 CRC 运算，CRCIN 寄存器存储需要进行 CRC 校验的值，通过 CRCDRH 和 CRCDL 读取生成的 16 位 CRC 校验码。

- 16 位并行 CRC 校验，写入数据后一个时钟内完成 CRC 计算
- CRC 校验多项式为： $X^{16}+X^{12}+X^5+1$

6.5.2、操作流程

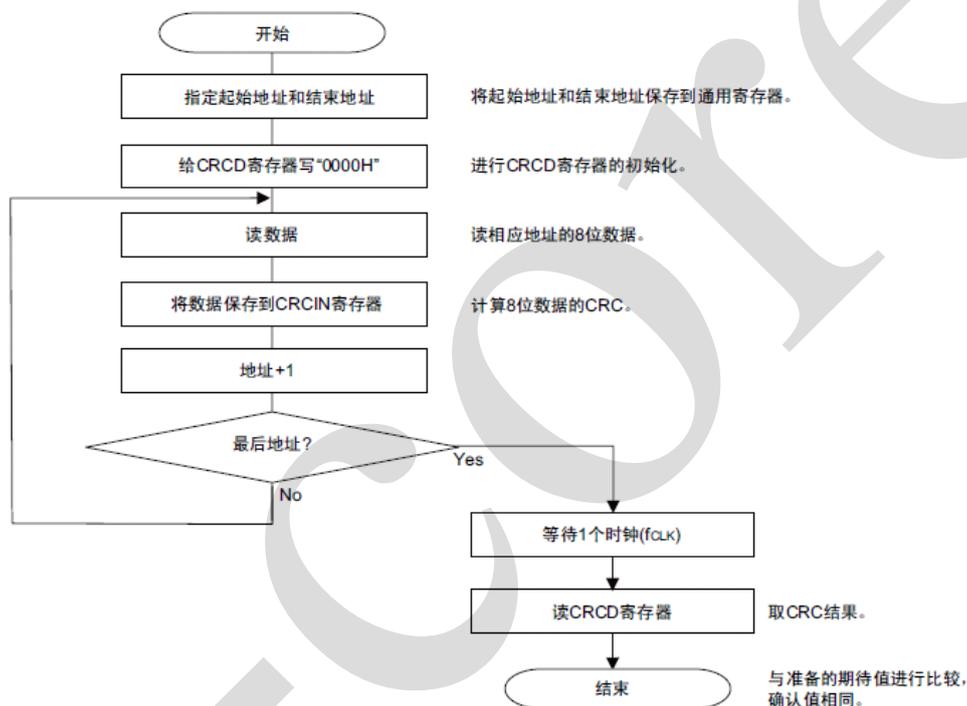


图 6-23 CRC 操作流程框图

6.5.3、寄存器列表

表 6-38 CRC 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
CRCIN	F9H	CRC 校验数据输入寄存器	00H
CRCDL	FAH	CRC 校验结果低字节寄存器	00H
CRCDRH	FBH	CRC 校验结果高字节寄存器	00H



6.5.4、寄存器说明

表 6-39 CRCIN 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	CRCIN[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	CRCIN[7:0]	CRC 校验数据输入寄存器

表 6-40 CRCDRL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	CRCDRL[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	CRCDRL[7:0]	CRC 校验结果低字节

表 6-41 CRCDRH 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	CRCDRH[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	CRCDRH[7:0]	CRC 校验结果高字节



6.6、异步收发器 UART

6.6.1、特性

芯片共含 3 个相同的异步收发器：UART0、UART1 和 UART2。UART 模块通过两个引脚与其他设备连接在一起，UART 双向通讯需要两个引脚：接收数据输入引脚(UART_RX)和发送数据输出引脚(UART_TX)，UART 采用过采样技术来区别数据和噪声从而恢复数据。

- 全双工异步串行通信
- 具有高精度波特率产生模块，波特率可编程，支持波特率微调
- 可配置 8bit 或 9bit 数据长度，可配置 1 或 2 个停止位
- 单独的发送和接收使能控制
- 支持多处理器通信
- STOP 模式下 RX 引脚唤醒
- 可进行软件复位操作

6.6.2、功能说明

6.6.2.1、数据格式

UART 通过 TX 引脚发送数据，由 RX 引脚接收数据。数据可以由 UART_CR1 中的 M 控制位选择 8bit 或 9bit 数据格式，具有可编程的奇偶校验使能位和可编程的停止位个数。

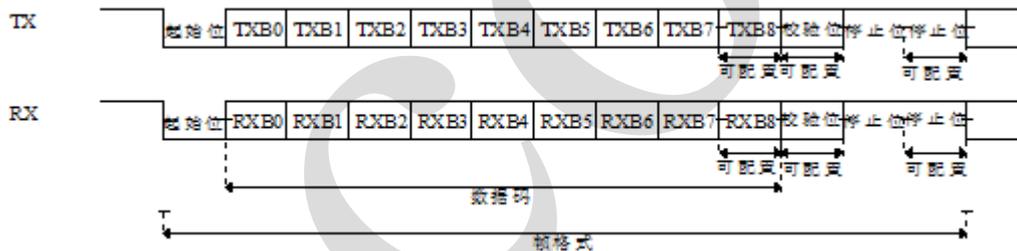


图 6-24 UART 数据格式图

6.6.2.2、发送器

发送器根据 M 位的状态发送 8 位或 9 位的数据字。当 M 位置 1，字长为 9 位，并且第九位(MSB)应该写入寄存器 UART_CR1 的 T8 位，当发送使能位(TEN)被设置时，发送移位寄存器中的数据在 TX 脚上输出。

6.6.2.3、接收器

UART 可以接收 8 位或 9 位的数据字。如果 M 位置 1，字长为 9 位，其中 MSB 存放在寄存器 UART_CR1 的 R8 位，在 UART 接收期间，数据的最低有效位首先从 RX 脚移进。在此模式里，UART_DR 寄存器有一个缓冲器，位于内部总线和接收移位寄存器之间。



6.6.2.4、高精度波特率发生器

接收器和发送器的波特率可按照下面的公式通过配置 16 位除法器 UART_DIV 来设置:

$$BaudRate = \frac{Fclk}{16 \times (2^{10} - UARTBD) + Fraction}$$

UARTBD = UARTBRR2[5:4]+UART_BRR1[7:0]

Fraction = UART_BRR2[3:0]

UART_DIV 是一个无符号的整数, 存储在寄存器 BRR1 和 BRR2 中。

例: Fclk = 16MHz, 需要得到 115200Hz 的波特率, UARTBD 和 Fraction 值计算方法如下:

$16000000/115200/16 = 8.6805$

UARTBD = 1024 - 8 = 1016

由 BaudRate 计算公式: $115200 = 16000000/(16 \times 8 + Fraction)$

得到: Fraction = 10.88 ≈ 11

$10'd1016 = 8'h3F8$, $10'd11 = 8'hB$; 故 UART_BRR1 = 8'hF8, UART_BRR2 = 8'h3B

波特计数器会在对寄存器 BRR1 写入新值时更新为新的波特率寄存器值, 应当在写寄存器 BRR1 前, 先写寄存器 BRR2。

表 6-42 波特率设置举例

Baud Rate	fx=16MHz			fx=8MHz		
	UART_BRR1	UART_BRR2	ERROR	UART_BRR1	UART_BRR2	ERROR
2400	0x60	0x2A	0.01%	0x30	0x35	0.01%
4800	0x30	0x35	0.01%	0x98	0x33	-0.02%
9600	0x98	0x33	-0.02%	0xCC	0x31	0.04%
14.4k	0xBB	0x37	0.01%	0xDE	0x3C	-0.08%
19.2k	0xCC	0x31	-0.04%	0xE6	0x31	-0.08%
28.8k	0xDE	0x3C	-0.08%	0xEF	0x36	-0.08%
38.4k	0xE6	0x31	-0.08%	0xF3	0x30	0.16%
57.6k	0xEF	0x36	-0.08%	0xF8	0x3B	-0.08%
115.2k	0xF8	0x3B	-0.08%	0xFC	0x35	0.64%
230.4k	0xFC	0x35	0.64%	0xFE	0x33	-0.79%

6.6.2.5、奇偶校验

奇偶校验控制(发送时生成一个奇偶位, 接收时进行奇偶校验)可以通过设置 UART_CR1 寄存器上的 PCEN 位而激活。此时数据帧的格式为:

|起始位|8/9 位数据|奇偶校验位|1/2 位停止位

接收模式: 如果奇偶校验失败, UART_SR 寄存器中的 PE 标志被置“1”, 并且如果 UART_CR1 寄存器的 PIEN 在被预先置 1 的话, 会产生中断。

发送模式: 如果 UART_CR1 的 PCEN 位被置位, 则在数据的 MSB 位发送后, 将校验



位发送出去(根据 PS 值来选择偶校验还是奇校验),之后再发送停止位。

6.6.2.6、多处理器通讯

在多处理器配置中,只有被寻址的接收者被激活,才接收随后的数据,这样就可以减少由未被寻址的接收器的参与带来的多余的 UART 服务开销。

多处理器通信模式下,未被寻址的设备处于静默模式。在静默模式里:

- 任何接收状态位都不会被设置
- 所有接收中断被禁止
- UART_CR1 寄存器中的 RWU 位被置 1

在多处理器通信模式里,如果数据 MSB 位是 1,该字节被认为是地址,否则被认为是数据。在一个地址字节中,目标接收器的地址被放在 4 个 LSB 中。这个 4 位地址被接收器同它自己地址做比较,接收器的地址被编程在 UART_CR2 寄存器的 ADDR 位域中。

6.6.2.7、标志位

- 发送缓冲器空标志(TXE)

当 UART_DR 寄存器中的数据被硬件转移到移位寄存器的时候,该位被硬件置位。如果 TIEN 位为 1,则产生中断,对 UART_DR 寄存器的写操作会使该位清零。

- 接收缓冲器非空(RXNE)

当移位寄存器中的数据被转移到 UART_RDR 寄存器中时该位被硬件置位,如果 RIEN 为 1 则产生中断,软件写零清零该标志位。

- 发送完成标志位(TC)

当一帧数据发送完毕后由硬件将该位置位,若 TCEN 置位则产生中断,可软件写零清除该标志位,对 UART_DR 寄存器的写操作也会清零该标志位。

- 接收唤醒标志位(RWUF)

当 UART 处于静默模式且接收到的地址和设定的本机地址匹配时硬件置位该标志位,RWUF 置位后若下一个接收到的地址不匹配或者 RWU 清零时硬件自动清零 RWUF, RWUF 也可以软件写零清零。

- 溢出标志位(OVR)

当 RXNE=1 且接收到的下一个数据准备写入到 UART_RDR 寄存器时 OVR 标志位被硬件置位, OVR 置位后所有之后传送的字节都被丢弃,软件写零清除该标志位。

- 帧错误标志位(FE)

当检测到错误的停止位时硬件自动置位 FE 标志位,软件写零清除 FE 标志位。

- 奇偶检验错误标志位(PE)

在接收模式下使能奇偶校验若出现奇偶校验错误硬件自动置位 PE,若 PIEN 为 1 则产生中断,软件写零清除该标志位。

- 唤醒标志位(WAKE)

STOP 模式下 UART 检测到 RX 引脚拉低时置位 WAKE,若 WAKEI 置位则产生中断,软件写零清除 WAKW 标志位。



6.6.2.8、中断

UART 共有 5 个中断触发源：TXE、TC、RXNE、PE 和 WAKE，每个中断触发源都有单独的使能控制信号。

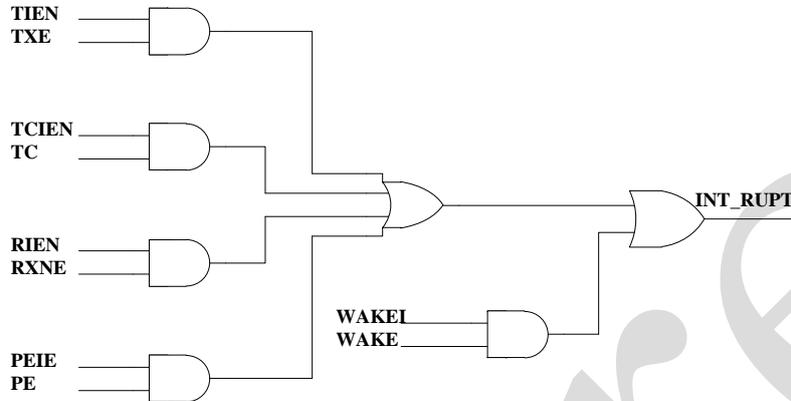


图 6-25 UART 中断框图

6.6.2.9、软件复位功能

UART 可置位 SOFTRST 来初始化 UART 模块，SOFTRST 控制位置位后硬件自动清零。



6.6.3、原理框图

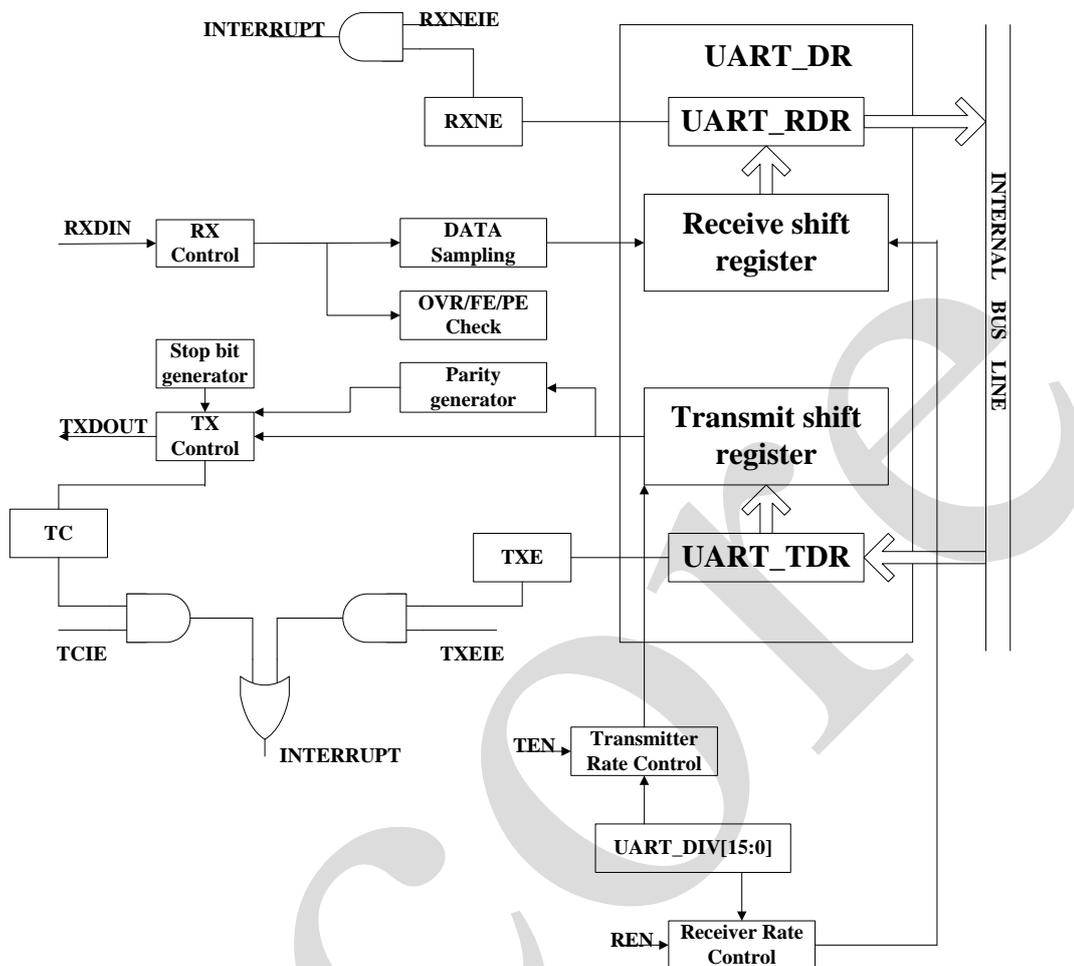


图 6-26 UART 原理框图

6.6.4、寄存器列表

表 6-43 UART 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
UART0_CR1	B9H	UART0 控制寄存器 1	00H
UART0_CR2	BAH	UART0 控制寄存器 2	00H
UART0_CR3	BBH	UART0 控制寄存器 3	00H
UART0_DR	BCH	UART0 数据寄存器	00H
UART0_SR	BDH	UART0 状态寄存器	C0H
UART0_BBR1	BEH	UART0 波特率控制寄存器 1	00H
UART0_BBR2	BFH	UART0 波特率控制寄存器 2	00H
UART1_CR1	C1H	UART1 控制寄存器 1	00H
UART1_CR2	C2H	UART1 控制寄存器 2	00H
UART1_CR3	C3H	UART1 控制寄存器 3	00H
UART1_DR	C5H	UART1 数据寄存器	00H
UART1_SR	C4H	UART1 状态寄存器	C0H



UART1_BBR1	C6H	UART1 波特率控制寄存器 1	00H
UART1_BBR2	C7H	UART1 波特率控制寄存器 2	00H
UART2_CR1	C9H	UART2 控制寄存器 1	00H
UART2_CR2	CAH	UART2 控制寄存器 2	00H
UART2_CR3	CBH	UART2 控制寄存器 3	00H
UART2_DR	CCH	UART2 数据寄存器	00H
UART2_SR	CDH	UART2 状态寄存器	C0H
UART2_BBR1	CEH	UART2 波特率控制寄存器 1	00H
UART2_BBR2	CFH	UART2 波特率控制寄存器 2	00H

6.6.5、寄存器说明

表 6-44 UARTn_CR1(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	-	-	PCEN	PS	M	RWU	RWUF	PIEN
R/W	-	-	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W0	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
5	PCEN	奇偶校验控制使能 0: 奇偶校验控制被禁用 1: 奇偶校验控制被使能
4	PS	奇偶校验选择 0: 偶校验 1: 奇校验
3	M	选择帧数据长度 0: 8 bit 1: 9 bit
2	RWU	静默模式使能 0: 接收器处于正常工作模式 1: 接收器处于静默模式
1	RWUF	接收唤醒标志 0: 静默模式下接收到的地址不匹配 1: 静默模式下接收到的地址匹配
0	PIEN	校验中断使能 0: 中断被禁止 1: 当 MSART_SR 中的 PE 为 1 时, 产生 MSART 中断



表 6-45 UARTn_CR2(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TIEN	TCIEN	RIEN	WAKEIE	TEN	REN	UARTEN	-
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	TIEN	发送中断使能 0: 中断被禁止 1: 当 UART_SR 中的 TXE 为 1 时, 产生 UART 中断
6	TCIEN	发送完成中断使能 0: 中断被禁止 1: 当 UART_SR 中的 TC 为 1 时, 产生 UART 中断
5	RIEN	接收中断使能 0: 中断被禁止 1: 当 UART_SR 中的 OR 或者 RXNE 为 1 时, 产生 UART 中断
4	WAKEIE	UART 在 STOP 模式唤醒中断使能 0: 唤醒中断被禁止 1: 当 WAKE 置位是请求中断
3	TEN	发送使能 0: 发送被禁止 1: 发送被使能
2	REN	接收使能 0: 接收被禁止 1: 接收被使能
1	UARTEN	UART 模块使能 0: UART 模块禁止 1: UART 模块使能



表 6-46 UARTn_CR3(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	ADDR3	ADDR2	ADDR1	ADDR0	-	STOP	T8	R8
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-	R/W	R/W	R
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-4	ADDR[3:0]	UART 从机地址
2	STOP	停止位选择 0: 1 个停止位 1: 2 个停止位
1	T8	发送数据位 8 0: 发送数据为 0 1: 发送数据为 1
0	R8	接收数据位 8 0: 接收数据为 0 1: 接收数据为 1

表 6-47 UARTn_DR(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	UART_DR7:0							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	UART_DR[7:0]	UART 数据寄存器



表 6-48 UARTn_SR(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TXE	TC	RXNE	WAKE	SOFTRST	OVR	FE	PE
R/W	R	R/W0	R/W0	R/W0	R/W	R/W0	R/W0	R/W0
POR	1	1	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	TXE	发送数据寄存器空 0: 数据还没有被转移到移位寄存器 1: 数据已经被转移到移位寄存器
6	TC	发送完成 0: 发送还未完成 1: 发送完成
5	RXNE	接收数据寄存器非空 0: 数据没有收到 1: 收到数据, 可以读出
4	WAKE	UART 唤醒中断标志位 0: 没有唤醒中断产生 1: 产生唤醒中断
3	SOFTRST	UART 软件复位 0: 无操作 1: 复位 UART
2	OVR	溢出错误 0: 没有溢出错误 1: 检测到溢出错误
1	FE	帧错误 0: 没有检测到帧错误 1: 检测到帧错误
0	PE	奇偶检验错误 0: 没有检测到奇偶校验错误 1: 检测到奇偶校验错误



表 6-49 UARTn_BRR1(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	UART_BRR1[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	UART_BRR1[7:0]	UART0 波特率控制寄存器 1

表 6-50 UARTn_BRR2(n=0~2)寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	UART_BRR2[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	UART_BRR2[7:0]	UART0 波特率控制寄存器 2



6.7、串行外设接口 SPI

6.7.1、特性

SPI 允许芯片与其他设备以全双工、同步、串行方式通信。此接口可以被配置成主模式，并为从设备提供通信时钟(SCK)。

- 三线全双工同步传输
- 支持主从模式
- 8 个主模式时钟速率(最快为 $f_{sys}/2$)
- 从模式下支持软件或硬件进行 NSS 管理
- 可编程的时钟极性和相位
- 可编程的数据发送顺序，MSB 在前或者 LSB 在前
- 支持三种中断：发送缓冲器空、接收缓冲器空和错误中断
- 可软件控制 MISO 和 MOSI 引脚功能交换

6.7.2、功能说明

6.7.2.1、NSS 引脚管理

软件管理 NSS 引脚时，主机模式内部 NSS 引脚时钟保持高电平，从机模式内部 NSS 引脚时钟保持低电平。硬件管理 NSS 引脚时，内部 NSS 引脚的值由外部 NSS 引脚决定。

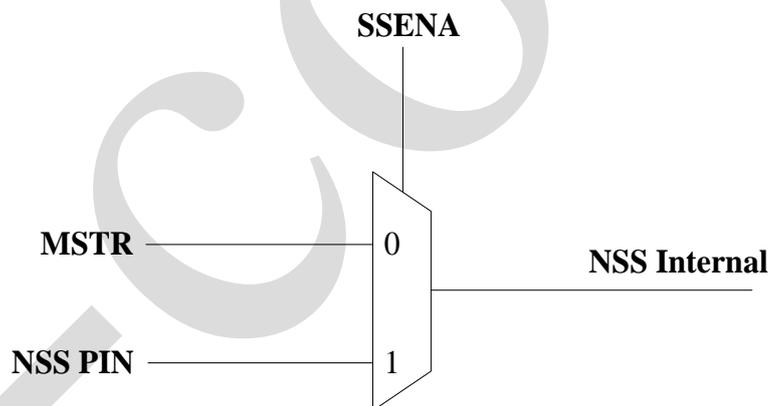


图 6-27 NSS 引脚管理图



6.7.2.2、时钟相位和极性

使用 CPOL 和 CPHA 位，能够组合成四种可能的时序关系。CPOL(时钟极性)位控制在没有数据传输时时钟的空闲状态电平，此位对主模式和从模式下的设备都有效。如果 CPOL 被清“0”，SCK 引脚在空闲状态保持低电平；如果 CPOL 被置“1”，SCK 引脚在空闲状态保持高电平。

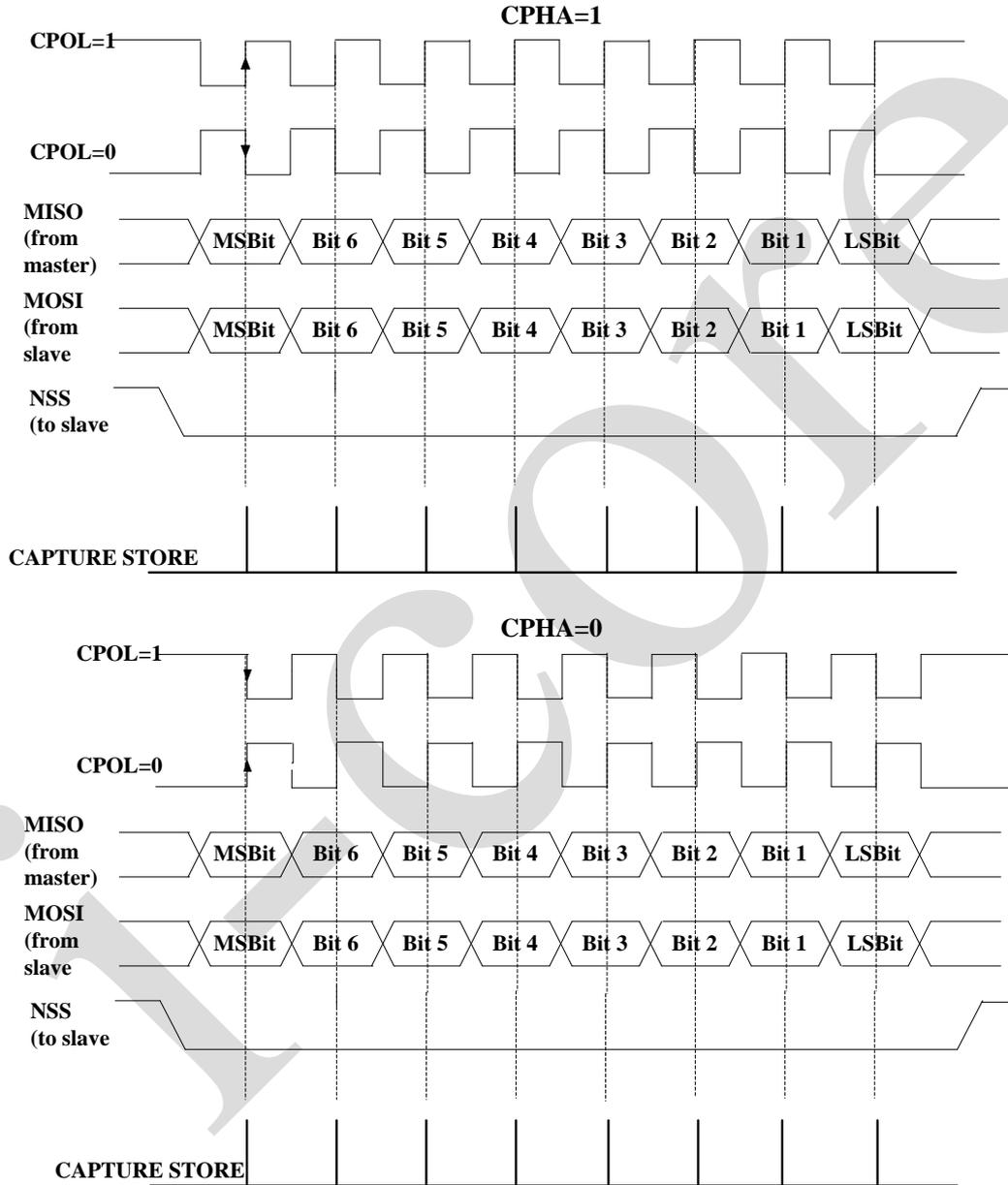


图 6-24 时钟相位和极性时序图



6.7.2.3、总线忙标志(BMSY)

此标志表明 SPI 通信的状态。当它被置“1”时，表明 SPI 正忙于通信，或者在发送缓冲器里有一个有效的数据正在等待被发送。此标志的目的是说明在 SPI 总线上是否有正在进行的通信。

以下情况时此标志将被置“1”：

- 数据被写进主设备的 SPIDR 寄存器上。
- SCK 时钟出现在从设备的时钟引脚上。

发送/接收一个字(字节)完成后，BMSY 标志立即清除；此标志由硬件设置和清除。监视此标志可以避免写冲突错误。写此标志无效。仅当 SPE 位被置 1 时此标志才有意义。

6.7.2.4、发送缓冲器空标志(TXE)

此标志被置“1”时表明发送缓冲器为空，因此下一个待发送的数据可以写进缓冲器里。当发送缓冲器有一个待发送的数据时，TXE 标志被清除。当 SPI 被禁止时(SPE 位置“0”)，此标志被清除。

6.7.2.5、接收缓冲器非空(RXNE)

此标志为“1”时表明在接收缓冲器中包含有效的接收数据。该标志位由软件写“0”清除。

6.7.2.6、模式错误(MODF)

模式错误发生在：在片选引脚硬件模式管理，主设备下 NSS 脚被拉低或从设备下 NSS 脚被拉高；或者在片选引脚软件模式管理，主设备下 SSI 位被复位时或从设备下 SSI 位被置位；此时，MODF 位被自动置位。该位由硬件置位，软件序列清零。

模式错误对 SPI 设备有以下影响：

- MODF 位被置位，如果 ERRIE 位置“1”，则产生 SPI 中断。
- SPE 位被复位，这将停止一切输出，并且关闭 SPI 接口。
- MSTR 位被复位，因此强迫此设备进入从模式。

6.7.2.7、溢出错误(OVR)

当主设备已经发送了数据字节，而从设备还没有清除前一个数据字节产生的 RXNE 时，产生溢出错误。当产生溢出错误时，OVR 位被设置，当 ERRIE 位置“1”时，则产生中断。

6.7.2.8、中断标志位(SPIFR)

该位表明 SPI 是否产生中断，执行中断后硬件自动清零或软件写“0”清零。

6.7.2.9、NSS 引脚状态标志位(SS_HIGH)

在硬件管理 NSS 引脚时，该位指示 NSS 引脚状态。



当 NSS 引脚保持高电平时 SS_HIGH 置位, 当 NSS 引脚保持低电平时 SS_HIGH 硬件自动清零, 也可软件写零清除该标志位。

6.7.2.10、FXCH 功能

通过将 FXCH 位置 “1”, 可交换 MISO 和 MOSI 引脚功能。

6.7.2.11、SPI 中断

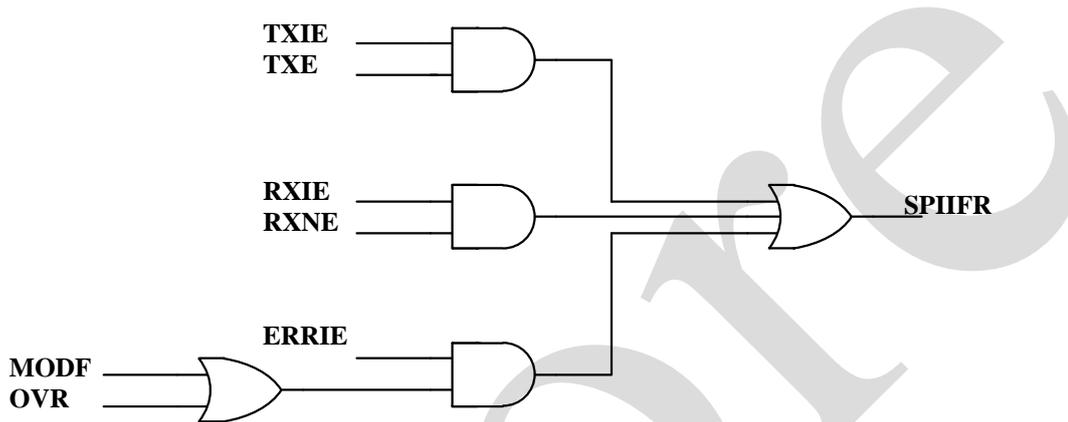


图 6-28 SPI 中断框图



6.7.3、原理框图

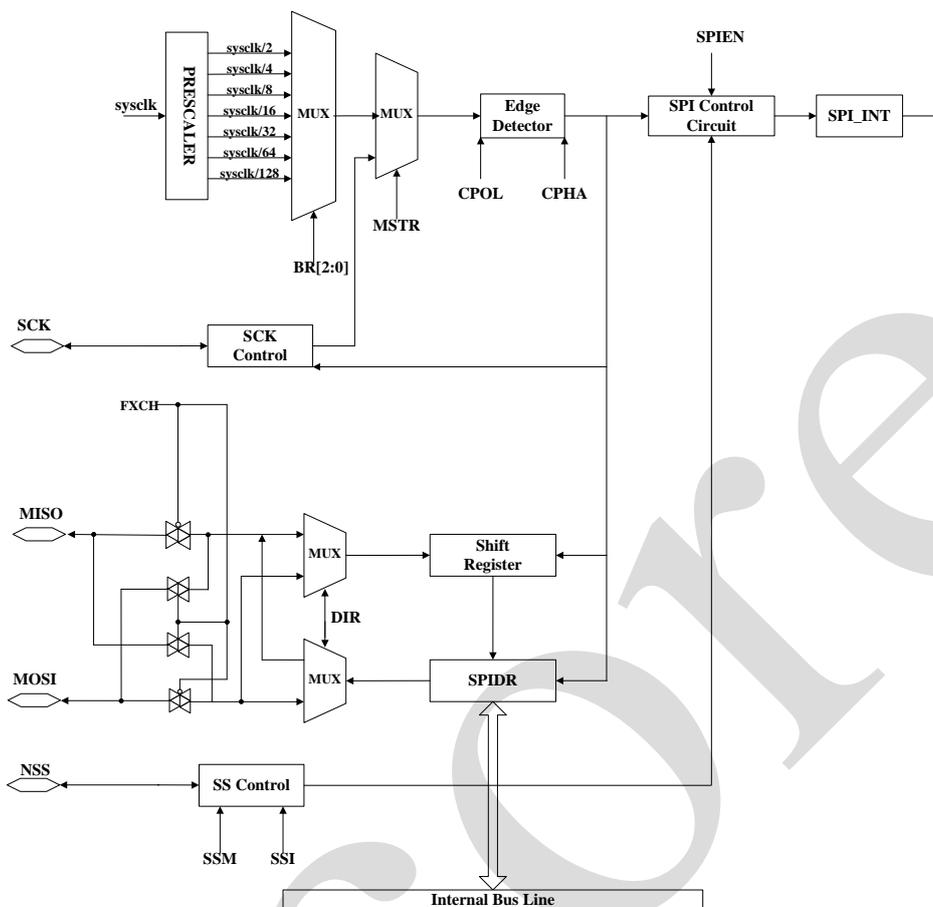


图 6-29 SPI 原理框图

6.7.4、寄存器列表

表 6-51 SPI 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
SPICR1	DAH	SPI 控制寄存器 1	00H
SPICR2	DBH	SPI 控制寄存器 2	00H
SPISR	DCH	SPI 状态寄存器	02H
SPIDR	DDH	SPI 数据寄存器	00H



6.7.5、寄存器说明

表 6-52 SPICR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SPIEN	DIR	MSTR	CPOL	CPHA	BR[2:0]		
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	SPIEN	SPI 使能控制位 0: SPI 模块禁止 1: SPI 模块打开
6	DIR	SPI 数据帧格式 0: 先发送低字节 (LSB) 1: 先发送高字节 (MSB)
5	MSTR	SPI 主从模式选择 0: 从设备 1: 主设备
4	CPOL	SPI 管脚控制状态 0: 空闲状态 SCK 保持 0 1: 空闲状态 SCK 保持 1
3	CPHA	SPI 数据采样格式 0: SCK 周期的第一个沿采集数据 1: SCK 周期的第二个沿采集数据
2-0	BR[2:0]	SPI 工作时钟选择 000: $f_x/4$ 001: $f_x/16$ 010: $f_x/64$ 011: $f_x/128$ 100: $f_x/2$ 101: $f_x/8$ 110: $f_x/32$ 111: $f_x/64$



表 6-53 SPICR2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TXIE	RXIE	ERRIE	BMSY	MODF	-	-	-
R/W	R/W	R/W	R/W	R	R/W0	-	-	-
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	TXIE	发送缓冲空中断使能 0: TXE 中断禁止 1: TXE 中断使能
6	RXIE	接收缓冲非空中断使能 0: RXNE 中断禁止 1: RXNE 中断使能
5	ERRIE	错误中断使能 0: 禁止 1: 使能
4	BMSY	总线忙标志 0: SPI 空闲 1: SPI 忙于通信, 或者 TX 缓冲区非空
3	MODF	模式错误标志 0: 没有发送模式错误 1: 发生模式错误



表 6-54 SPISR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SPIIFR	OVR	SS_HIGH	-	FXCH	SSENA	TXE	RXNE
R/W	R/W0	R_W0	R/W0	-	R/W	R/W	R	R/W0
POR	0	0	0	0	0	0	1	0

位	字段	描述
7	SPIIFR	SPI 中断标志位 0: 没有中断产生 1: 有中断产生
6	OVR	溢出标志位 0: 没有发生溢出错误 1: 有发生溢出错误
5	SS_HIGH	NSS 引脚状态标志 0: 写 0 清零 1: 高电平进入 NSS 引脚
3	FXCH	SPI 端口控制位 0: 无影响 1: 更换 MOSI 和 MISO 端口功能
2	SSENA	NSS 引脚控制位 0: 禁止外部 NSS 引脚输入 1: NSS 引脚的值由外部引脚控制
1	TXE	发送缓冲区空标志 0: 发送缓冲区非空 1: 发送缓冲区空
0	RXNE	接收缓冲区空标志 0: 接收缓冲区空 1: 接收缓冲区非空

表 6-55 SPIDR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	SPIDR[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	SPIDR[7:0]	SPI 数据寄存器



6.8、I2C 总线

6.8.1、特性

I2C 通过 SDA 和 SCL 两根数据线进行半双工串行通讯，I2C 可配置主从模式，由主机提供通讯时钟 SCL，SDA 和 SCL 需要外接上拉电阻

- 并行总线 I2C 总线协议转换器
- 多主机功能，该模块既可作为主设备也可以作为从设备，支持多主机和主机仲裁
- I2C 主设备功能：提供 SCL 时钟，产生起始和停止条件
- I2C 从设备功能：可编程的 7 位从机地址检测，支持广播呼叫功能，可进行起始位/停止位检测
- 支持软件复位功能
- 可配置 SCL 拉为低电平后 SDA 开始输出数据时间
- 多种状态标志位
- 多个中断事件触发源

6.8.2、功能说明

6.8.2.1、通信协议

当时钟高电平周期时，SDA 总线上的数据必须保持稳定，SCL 线上的时钟信号是低时，数据线上的高或低状态才可以改变。START(S)和 STOP(P)情况除外，这些情况下数据线改变发生在时钟线高电平时。

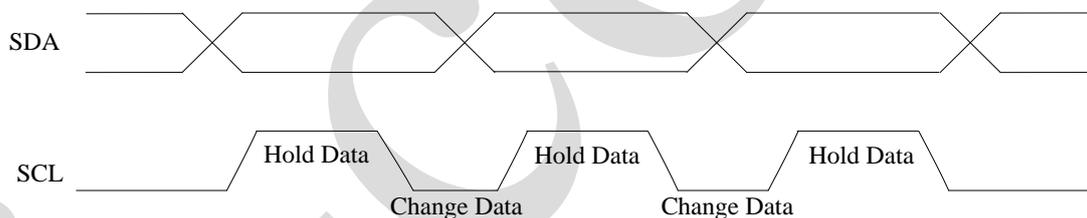


图 6-30 I2C 通信协议时序图



6.8.2.2、时钟同步

SCL 上一个由高到低到转变将会引起设备开始对低电平脉冲进行计数, 并保持 SCL 现在的状态直到时钟高电平被接收到。然而如果另一个时钟仍然维持在低电平的话, 时钟由低到高的变化不能改变 SCL 线的状态。这样, 随着最长的低电平脉冲产生一个同步 SCL 时钟, 高电平由最短的高脉冲决定。

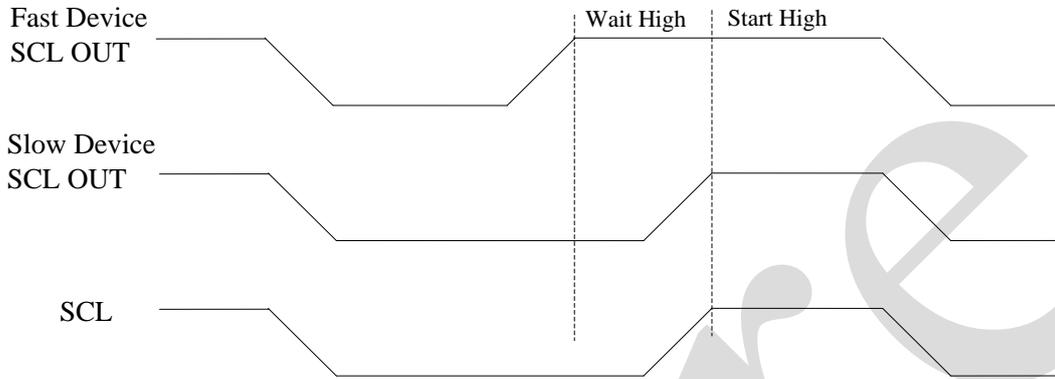


图 6-31 时钟同步时序图

6.8.2.3、总线仲裁

如果总线空闲时主机可以开始进行发送。两个或更多个主机可以产生 START 信号。仲裁在 SDA 线上产生, 当 SCL 低电平时, 通过主机发送一个高电平, 当另一个主机在发送低电平时会关闭数据输出状态, 因为总线电平不等于它自身的电平。仲裁连续很多位直到一个主机赢得 I2C 总线。

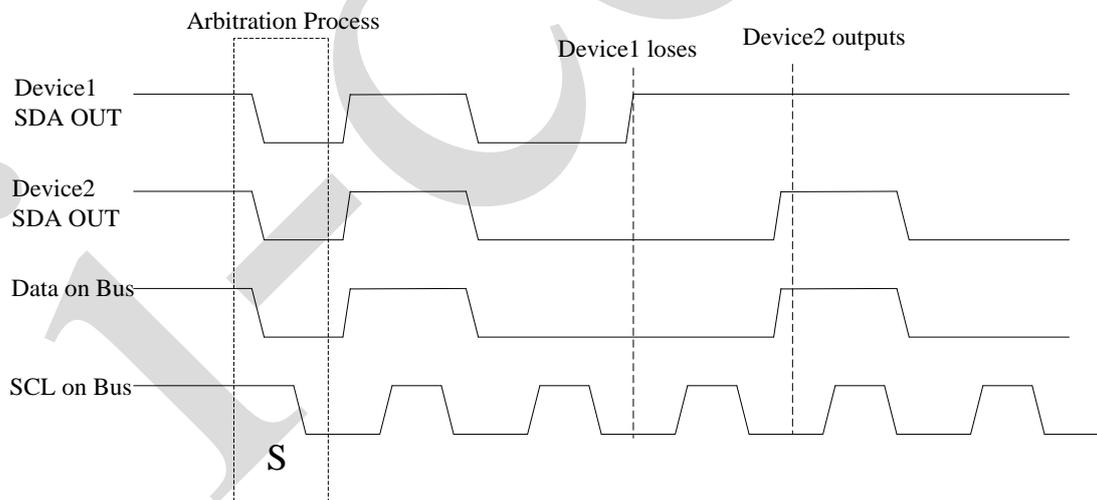


图 6-32 总线仲裁时序图



6.8.2.4、开始/重复开始/停止信号

主控器会发出一个 START(S)信号通知其他设备连接他们将会用到 SCL, SDA 总线。STOP(P)信号由主控器产生去释放总线以便其他设备可以使用。

SCL 高电平时, SDA 上由高到低的转变被规定是一个 START(S)信号。

SCL 高电平时, SDA 上由低到高的转变被规定是一个 STOP(P)信号。

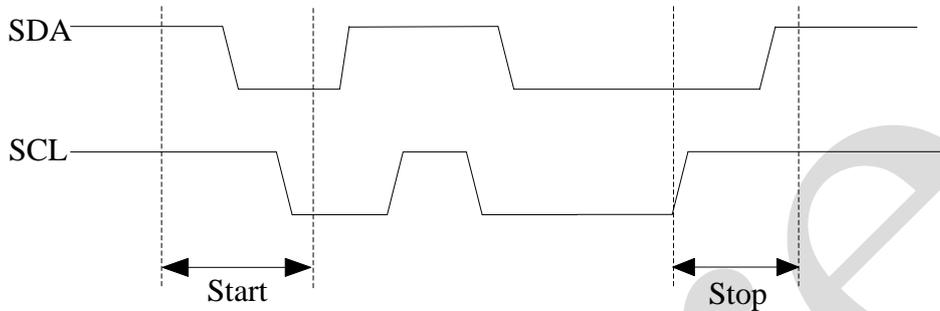


图 6-33 开始/重复开始/停止信号时序图

6.8.2.5、时钟发生器

主模式下的 SCL 时钟可按照下面的公式通过配置 16 位时钟控制寄存器来设置:

$$I2C_CCR[15:0] = F_{sys} / (5 \times F_{scl}) - 1$$

$$I2C_CCR[15:0] = \{I2C_CCR[7:0], I2C_CCRL[7:0]\}$$

F_{scl} 为 SCL 时钟的频率

例: $F_{sys} = 16\text{MHz}$, $F_{scl} = 100\text{kHz}$, 计算方法如下:

$$I2C_CCR[15:0] = 16000000 / (5 \times 100000) - 1 = d'31 = h'1F$$

故 $I2C_CCR[7:0] = h'00$, $I2C_CCRL[7:0] = h'1F$

SCL 时钟的占空比为低电平:高电平 = 3:2。



6.8.2.6、主机发送流程

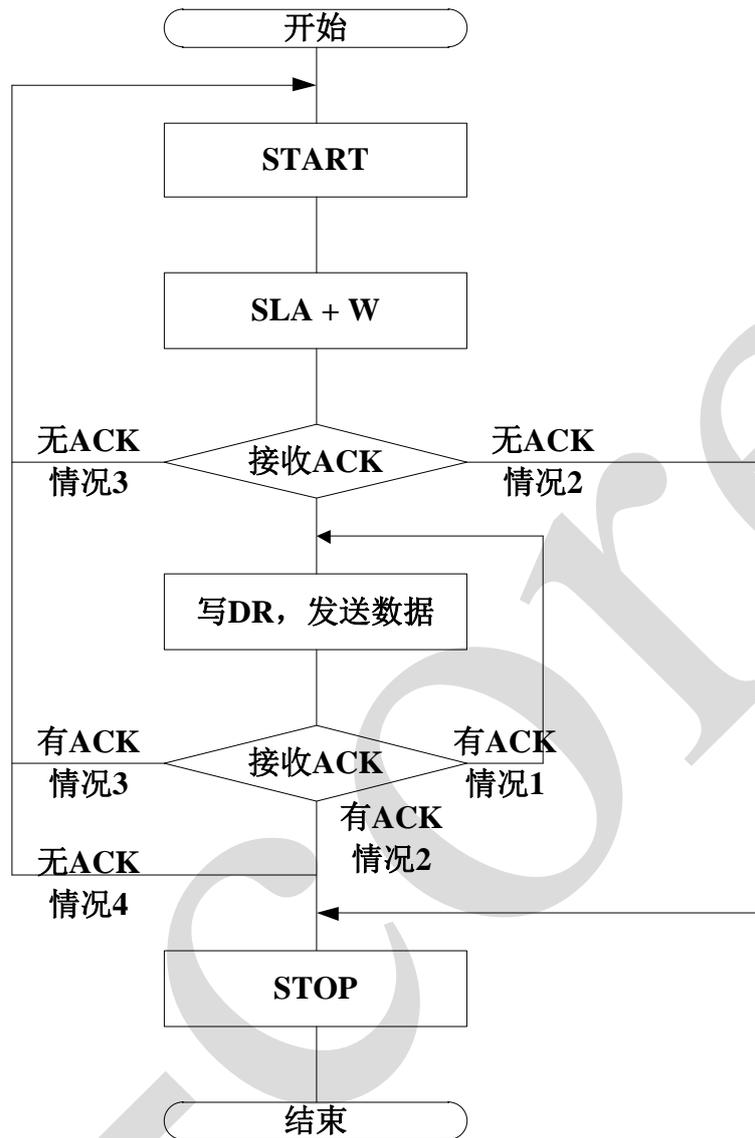


图 6-34 主机发送流程图



6.8.2.7、主机接收流程

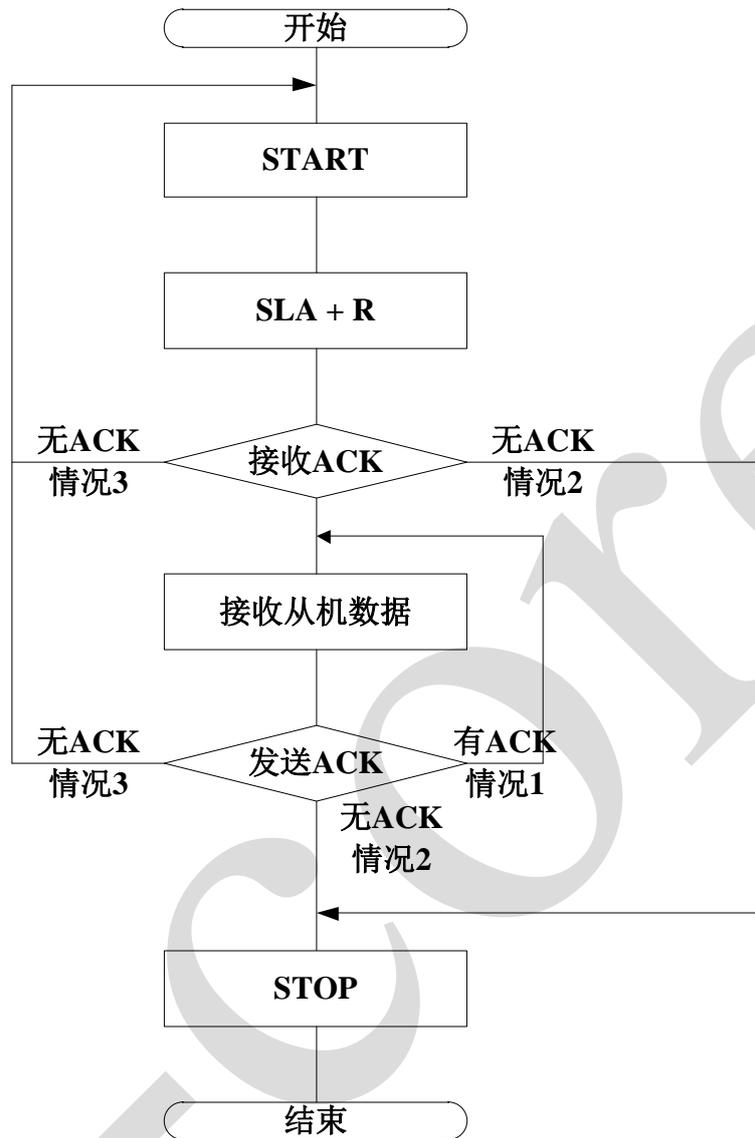


图 6-35 主机接收流程图



6.8.2.8、从机发送流程

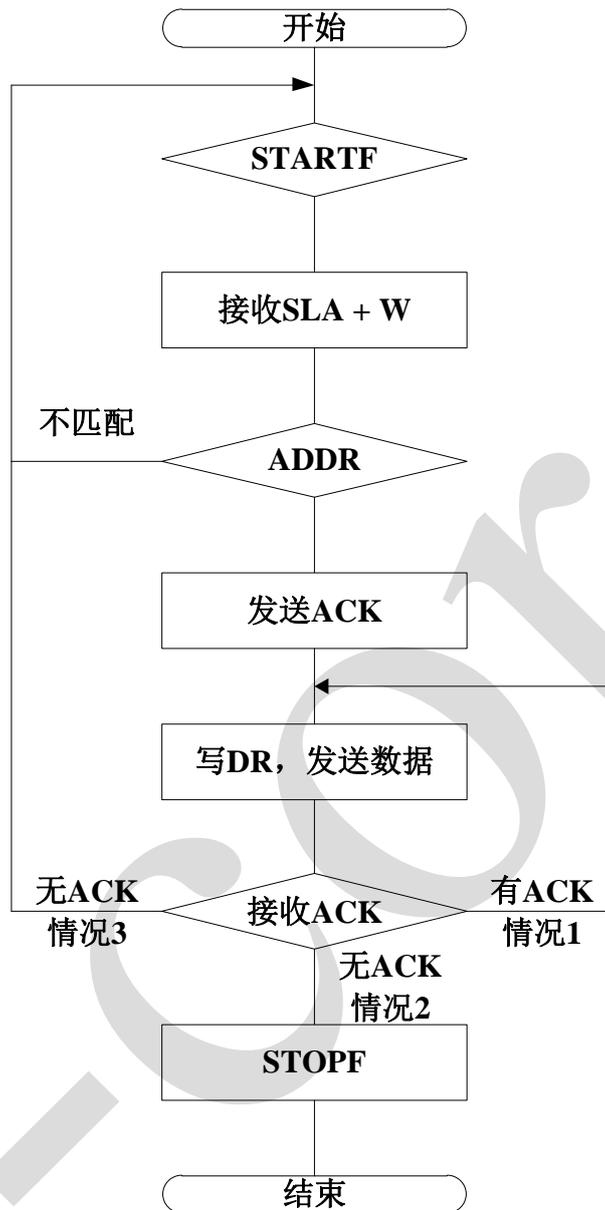


图 6-36 从机发送流程图



6.8.2.9、从机接收流程

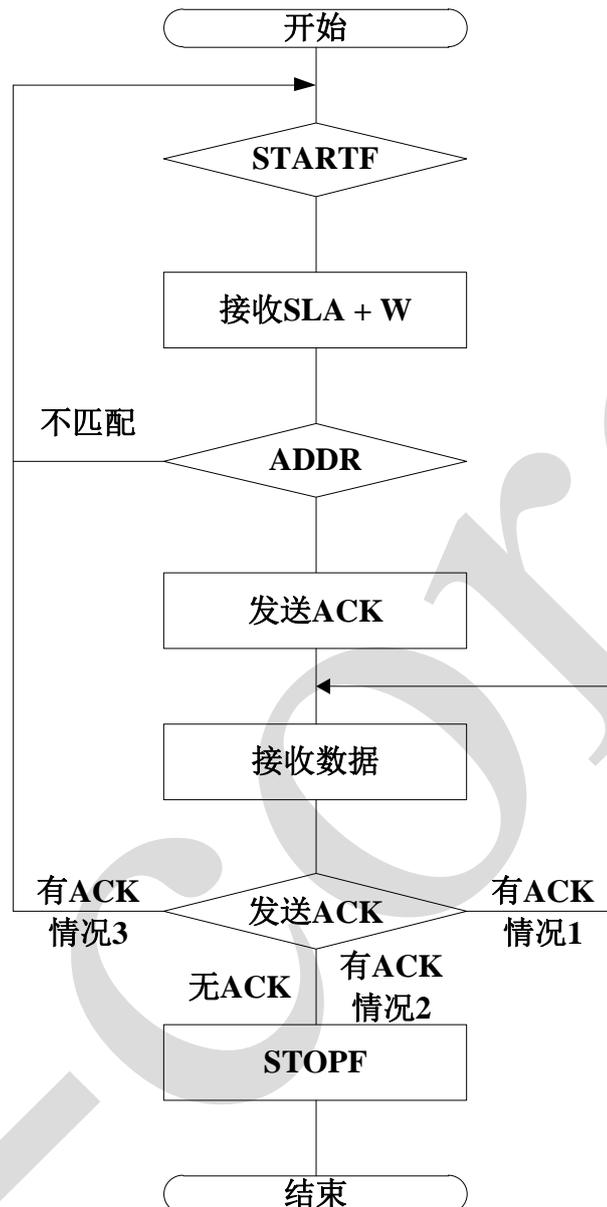


图 6-37 从机接收流程图

6.8.2.10、总线忙 (BMSY)

此标志位表明 I2C 是否处于通信中，当硬件检测到 SDA 或者 SCL 变成低电平，该位置位；检测到结束条件时，硬件清零该位。该位表明总线上时候正有通信在进行。即使模块没有使能的情况下(I2C_EN=0)，该位也有效。

6.8.2.11、发送缓冲器空标志(TXE)

在发送数据时，数据寄存器为空时该位被置“1”，在发送地址阶段不设置该位。软件写数据到 DR 寄存器可清除该位。



6.8.2.12、接收缓冲器非空 (RXNE)

在接收时，当数据寄存器不为空，该位被置“1”。在接收地址阶段，该位不被置位。软件写零清除该位。

6.8.2.13、停止条件检测位 (STOPF)

主模式：

- 0: 停止条件发送未完成
- 1: 停止条件发送完成

从模式：

- 0: 没有检测到停止条件；
- 1: 检测到停止条件。

注意：当主设备发送完停止条件或从设备在总线上检测到停止条件时，硬件将该位置“1”。软件写 0 清除该位，或当 I2C_EN=0 时，硬件清除该位。

6.8.2.14、起始条件检测 (STARTF)

主模式：

- 0: 起始条件发送未完成
- 1: 起始条件发送完成

从模式

- 0: 未检测到起始条件
- 1: 检测到起始条件

注意：主模式下，起始条件后写入发送的地址数据自动清除该位。或当 I2C_EN=0 时，硬件清除该位。

6.8.2.15、字节发送结束标志位 (BTF)

- 0: 数据字节发送未完成；
- 1: 数据字节发送结束；

软件对数据寄存器写操作将清除该位；在传输中发送一个起始或停止条件，或当 I2C_EN=0 时，由硬件清除该位，也可软件写零清除该位。

6.8.2.16、地址响应标志位 (ADDR)

地址匹配(从模式)

- 0: 地址不匹配或没有收到地址；
- 1: 收到的地址匹配。

当收到的从地址与 I2C_ADDR 寄存器中的内容相匹配硬件将该位置“1”。

地址已被发送(主模式)



- 0: 未发送地址;
- 1: 地址发送结束。

注意: 在如果未收到 ACK 应答, ADDR 位不会被置位。可软件清除该位或写数据寄存器清除该位, 或当 I2C_EN=0 时, 由硬件清除该位。

6.8.2.17、发送/接收指示标志位 (TRA)

该位在整个寻址阶段结束时, 根据地址字节的 R/W 位来决定。当检测到结束条件 (STOPF=1), 重复起始条件, 总线仲裁失败 (ARLO=1), 或者 I2C_EN=0 时由硬件清零。

6.8.2.18、仲裁失败标志位 (ARLO)

当该模块丢失了对总线的仲裁控制并转交给其他主设备, 硬件自动置位 ARLO。软件写 0 清除该位; 或者当 I2C_EN=0 时由硬件清零。仲裁失败发生后, 模块自动切换回从模式 (MODE=0)。

6.8.2.19、溢出错误标志位 (OVR)

接收时, 当 DR 寄存器中的内容还没有读出, 并且没有清除 RXNE 位, 又收到新的字节(包括 ACK 脉冲), 会发生溢出错误, 新收到的字节将丢失。如果发生 ARLO 时, OVR 不会被置位。软件写 0 清除该位之前, 先要清除 RXNE 位; 或者当 I2C_EN=0 时由硬件清零。

6.8.2.20、应答错误标志位 (NO_ACK)

当发送器发送完一个字节时没有收到接收器的应答信号或者主机发送完地址未被响应时硬件置位 NO_ACK, 软件写 0 清除该位, 或当 I2C_EN=0 时由硬件清零。

6.8.2.21、广播呼叫标志位 (GCALL)

从机模式时 GCALL 指示是否发生广播呼叫操作, 主机模式时该标志位指示是否接收到 ACK 信号。

6.8.2.22、ACK 信号标志位 (RXACK)

该标志位指示是否接收到 ACK 信号。

6.8.2.23、广播呼叫功能

广播呼叫地址为 00H, I2C 将广播呼叫地址当做有效的地址寻址并根据判断进入接收或者发送状态。

6.8.2.24、SDA 数据在 SCL 下降沿后保持功能

I2C 主机模式下置位 TXDLYENB 控制位后可通过 I2C_SDHR 寄存器配置在 SCL 下降沿后多久 SDA 开始输出数据。



6.8.2.25、中断

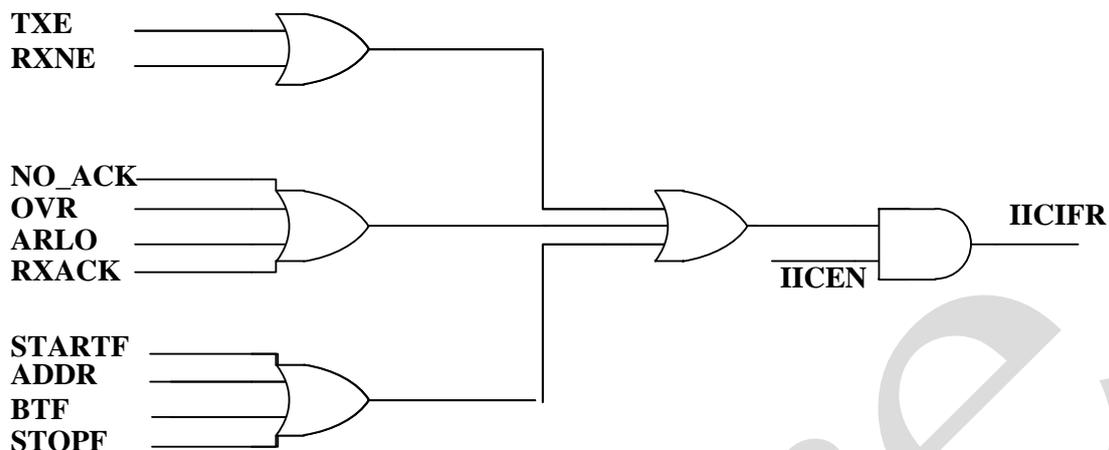


图 6-38 I2C 中断框图

6.8.3、原理框图

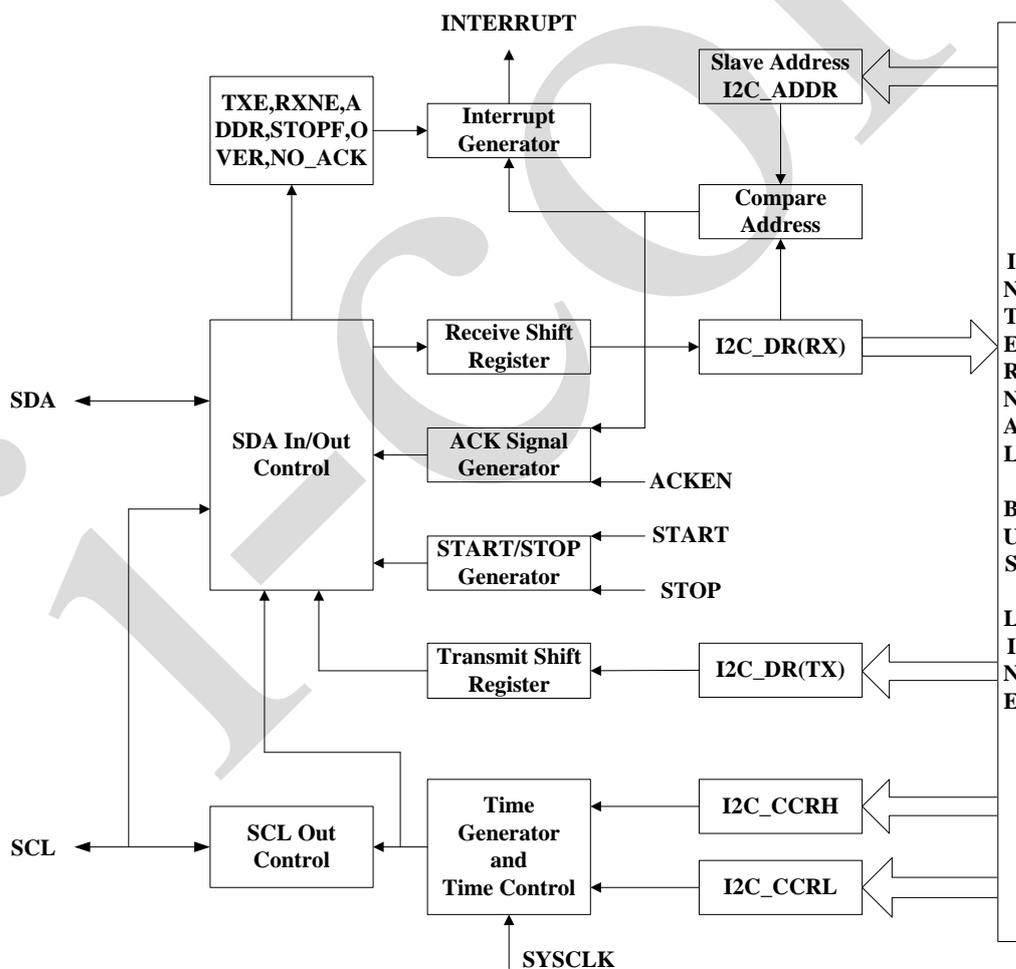


图 6-39 I2C 原理框图



6.8.4、寄存器列表

表 6-56 I2C 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
I2C_SR1	D1H	I2C 状态寄存器 1	00H
I2C_SR2	D2H	I2C 状态寄存器 2	00H
I2C_DR	D3H	I2C 数据寄存器	00H
I2C_ADDR	D4H	I2C 从机地址寄存器	00H
I2C_CCRL	D5H	I2C 时钟控制寄存器低字节	00H
I2C_CCRH	D6H	I2C 时钟控制寄存器高字节	00H
I2C_SDHR	D7H	I2C SDA 保持时间寄存器	00H
I2C_CR1	D9H	I2C 控制寄存器 1	00H

6.8.5、寄存器说明

表 6-57 I2C_SR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	GCALL	BTF	STOPF	ADDR	ARLO	BMSY	TRA	RXACK
R/W	R	R/W0	R/W0	R/W0	R/W0	R	R	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	GCALL	主控模式：该位代表是否从从机接收 ACK 信号 0：没有接收到 ACK 信号(Master mode) 1：接收到 ACK 信号(Master mode) 从动模式：表示一般调用 0：没有检测到常规调用地址(Slave mode) 1：检测到常规调用地址(Slave mode)
6	BTF	字节发送结束标志位 0：数据字节发送未完成 1：数据字节发送结束
5	STOPF	STOP 条件检测标志位 主控模式： 0：停止条件发送未完成 1：停止条件发送完成 从动模式： 0：没有检测到停止条件 1：检测到停止条件
4	ADDR	地址已被发送(主模式)/地址匹配(从模式) 主控模式： 0：地址发送未结束 1：地址发送结束 从动模式： 0：收到的地址不匹配 1：收到的地址匹配



		I2C 寻址成功后若 I2C 为发送状态, 则写 I2C_DR 寄存器会自动清除 ADDR 标志位; 若 I2C 为接收状态, 只能软件写“0”清除该标志位
3	ARLO	仲裁失败(主模式) 0: 未检测到仲裁失败 1: 检测到仲裁失败
2	BMSY	总线忙标志位 0: 总线上没有通信 1: 总线上有通信
1	TRA	发送器/接收器状态标志位 0: 接收数据 1: 发送数据
0	RXACK	显示 ACK 信号状态 0: 没有 ACK 信号 1: SCL 第 9 个周期接收到 ACK 信号

表 6-58 I2C_SR2 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	TXE	RXNE	-	-	STARTF	IICIFR	OVR	NO_ACK
R/W	R	R/W0	-	-	R/W	R	R/W0	R/W0
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	TXE	数据寄存器为空(发送时) 0: 发送数据寄存器非空 1: 发送数据寄存器空
6	RXNE	数据寄存器非空(接收时) 0: 接收数据寄存器为空 1: 接收数据寄存器非空
3	STARTF	起始条件检测标志位 主模式: 0: 起始条件发送未完成 1: 起始条件发送完成 从模式: 0: 没有检测到起始条件 1: 检测到起始条件
2	IICIFR	I2C 中断标志位 0: 没有 I2C 中断 1: 产生 I2C 中断
1	OVR	溢出错误标志位 0: 未发生溢出错误 1: 发生溢出错误
0	NO_ACK	未接收到应答信号标志位 0: 未接受到应答信号



	1: 接受到应答信号
--	------------

表 6-59 I2C_DR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	I2C_DR[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	I2C_DR[7:0]	I2C 数据寄存器



表 6-60 I2C_ADDR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	I2C_ADDR[7:1]							-
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	-
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-1	I2C_ADDR[7:1]	I2C 地址数据寄存器

表 6-61 I2C_CCRL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	I2C_CCRL[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	I2C_CCRL[7:0]	I2C 时钟控制数据寄存器低字节

表 6-62 I2C_CCRH 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	I2C_CCRH[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	I2C_CCRH[7:0]	I2C 时钟控制数据寄存器高字节

表 6-63 I2C_SDHR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	I2C_SDHR[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	I2C_SDHR[7:0]	配置 SDA 数据在 SCL 下降沿后保持时间



表 6-64 I2C_CR1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	I2C_RST	I2C_EN	TXDLYENB	IICIE	ACKEN	MODE	STOP	START
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	I2C_RST	软件复位 0: 无影响 1: I2C 模块复位初始化
6	I2C_EN	I2C 使能控制位 0: 禁用 I2C 模块 1: 启用 I2C 模块, I2C 引脚自动配置为开漏引脚
5	TXDLYENB	I2CSDHR 寄存器控制位 0: 禁止 I2CSDHR 寄存器 1: 使能 I2CSDHR 寄存器
4	IICIE	中断使能位 0: 禁止 I2C 中断 1: 使能 I2C 中断
3	ACKEN	应答使能 0: 不返回应答 1: 收到一个字节(匹配的地址字节或者数据字节)后返回应答 该位必须在使能 I2C 模块后才允许写入
2	MODE	I2C 操作模式选择控制位 0: 从机 1: 主机
1	STOP	发送 STOP 信号控制位 0: 不产生停止位 1: 当前字节传输完成后, 或者当前起始位发送完后, 产生停止位
0	START	发送 START 信号控制位 0: 不产生起始位 1: 产生起始位或重复起始位 该位必须在使能 I2C 模块后才允许写入



6.9、LCD

6.9.1、特性

LCD 驱动器包含一个控制器、一个占空比发生器及 4/5/6/8 个 COM 输出引脚和 28 个 SEG 输出引脚。由 COMCR、SEGCR0、SEGCR1、SEGCR2 和 SEGCR3 寄存器控制，SEG 口和 COM 引脚还可以当做 I/O 口使用，COM 引脚和 SEG0~SEG15 与 LED 模块共享，当 LED 和 LCD 同时使能时优先使能 LED，LCD 模块硬件自动关闭。

LCD 工作时钟可选择不同帧频，电路内部的显示模块作为 LCD 显示时，最大支持 8COM × 24SEG，COM 数可变为 8、6、5、4，偏置电压可选 1/3、1/4，从而可以根据方案需求进行灵活配置。

- 最大支持 8 COM × 24 SEG，可选 6 × 26，5 × 27，4 × 28
- 占空比可选 1/8、1/6、1/5、1/4
- 不同占空比显示帧频保持不变
- 帧频可选 256Hz、128Hz、85.4Hz、64Hz（128Hz、64Hz、42.7Hz、32Hz）
- 偏置电压可选 1/3 或 1/4 偏置
- 偏置电阻可调，用于匹配大、小笔段的 LCD 屏
- LCD 对比度 16 级可调

6.9.2、功能说明

6.9.2.1、LCD 大小选择

通过配置 LCDCTRL 寄存器中的 DBS 控制位 LCD 最大支持 8COM × 24SEG，可选 6COM × 26SEG，5COM × 27SEG 或 4COM × 28SEG，未使用的 COM 口可用作 SEG 口。

6.9.2.2、占空比调节

配置 LCDCTRL 寄存器中的 DBS 控制位选择不同占空比，占空比可选 1/8、1/6、1/5、1/4。

占空比倒数量即为 COM 口数量，LCD 内部有 7 位帧频计数器和 4 位 COM 口计数器，设选择不同帧频时溢出周期为 T_{frame} ，则：

$$T_{frame} = f_{LCD} \div frame \times 占空比 - 1$$

同时 COM 计数器在每次帧频计数器溢出时加 1，COM 计数器在 com_cnt=1/(占空比) 且 lcd_cnt 计数溢出时清零。

6.9.2.3、帧频选择

LCD 帧频可由 LCDFRA 寄存器中的 LCDFRA 控制位选择 256Hz、128Hz、85.3Hz 或 64Hz，根据定义帧频=com_cnt 溢出频率，注意不同占空比下帧频略有差异。

6.9.2.4、偏置电压选择

配置 LCDCTRL 寄存器中的 DBS 控制位可以选择 1/3 或 1/4 偏置。LCD 有输出信号 bias，



当 bias=1 时选择 1/4 偏置, bias=0 时选择 1/3 偏置。

6.9.2.5、偏置电阻选择

配置 LCDCTRL 寄存器中的 LCDMD 和 LCDR 控制位, LCD 共有 60K、900K 和 1.5M 三个偏置电阻可选。

6.9.2.6、快速充电模式

快速充电模式下 LCDMD=2'b10, 所有帧频下都可使能快速充电模式。

当 LCDR=0 时, 硬件自动控制偏置电阻在 60K 和 900K 之间切换, 充电时偏置电阻=60K, 充电完成后偏置电阻=900K;

当 LCDR=1 时, 硬件自动控制偏置电阻在 60K 和 1.5M 之间切换, 充电时偏置电阻=60K, 充电完成后偏置电阻=1.5M。

6.9.2.7、充电周期

充电周期: 充电模式下 60K 偏置电阻使能时间。

在快速充电模式下可以选择不同的充电周期:

- 当帧频为 128Hz 和 256Hz 时充电周期固定为 1/8 LCD COM 周期;
- 当帧频为 64Hz 和 85.3Hz 时充电周期可由 LCDCTRL 寄存器中的 LCCR 控制位选择 1/8、1/16、1/32 或 1/64;

充电周期的长度由 lcd_cnt 计数器的计数值控制。

6.9.2.8、对比度调节

LCD 在 LCTEN=1 使能对比度调节后可配置控制位 VCLD 最多可选择 16 级对比度调节。

6.9.2.9、RAM 读出控制

由于 LCD 最多可选 28 个 SEG 口, 所以 RAM 容量为 8-bit×28, LCD 模块 RAM 数据格式如下:

表 6-65 LCD 1/4 占空比, 1/3 偏置 (COM0~COM3, SEG0~SEG27)

地址	7	6	5	4	3	2	1	0
	COM7	COM6	COM5	COM4	COM3	COM2	COM1	COM0
0800H	—	—	—	—	SEG0	SEG0	SEG0	SEG0
0801H	—	—	—	—	SEG1	SEG1	SEG1	SEG1
0802H	—	—	—	—	SEG2	SEG2	SEG2	SEG2
0803H	—	—	—	—	SEG3	SEG3	SEG3	SEG3
0804H	—	—	—	—	SEG4	SEG4	SEG4	SEG4
0805H	—	—	—	—	SEG5	SEG5	SEG5	SEG5
0806H	—	—	—	—	SEG6	SEG6	SEG6	SEG6
0807H	—	—	—	—	SEG7	SEG7	SEG7	SEG7
0808H	—	—	—	—	SEG8	SEG8	SEG8	SEG8
0809H	—	—	—	—	SEG9	SEG9	SEG9	SEG9



无锡中微爱芯电子有限公司

Wuxi I-CORE Electronics Co., Ltd.

表 835-11

版次:B3

编号: AiP8F3264-AX-J001

080AH	—	—	—	—	SEG10	SEG10	SEG10	SEG10
080BH	—	—	—	—	SEG11	SEG11	SEG11	SEG11
080CH	—	—	—	—	SEG12	SEG12	SEG12	SEG12
080DH	—	—	—	—	SEG13	SEG13	SEG13	SEG13
080EH	—	—	—	—	SEG14	SEG14	SEG14	SEG14
080FH	—	—	—	—	SEG15	SEG15	SEG15	SEG15
0810H	—	—	—	—	SEG16	SEG16	SEG16	SEG16
0811H	—	—	—	—	SEG17	SEG17	SEG17	SEG17
0812H	—	—	—	—	SEG18	SEG18	SEG18	SEG18
0813H	—	—	—	—	SEG19	SEG19	SEG19	SEG19
0814H	—	—	—	—	SEG20	SEG20	SEG20	SEG20
0815H	—	—	—	—	SEG21	SEG21	SEG21	SEG21
0816H	—	—	—	—	SEG22	SEG22	SEG22	SEG22
0817H	—	—	—	—	SEG23	SEG23	SEG23	SEG23
0818H	—	—	—	—	SEG24	SEG24	SEG24	SEG24
0819H	—	—	—	—	SEG25	SEG25	SEG25	SEG25
081AH	—	—	—	—	SEG26	SEG26	SEG26	SEG26
081BH	—	—	—	—	SEG27	SEG27	SEG27	SEG27

表 6-66 LCD 1/5 占空比, 1/3 偏置 (COM0~COM4, SEG0~SEG26)

地址	7	6	5	4	3	2	1	0
	COM7	COM6	COM5	COM4	COM3	COM2	COM1	COM0
0800H	—	—	—	SEG0	SEG0	SEG0	SEG0	SEG0
0801H	—	—	—	SEG1	SEG1	SEG1	SEG1	SEG1
0802H	—	—	—	SEG2	SEG2	SEG2	SEG2	SEG2
0803H	—	—	—	SEG3	SEG3	SEG3	SEG3	SEG3
0804H	—	—	—	SEG4	SEG4	SEG4	SEG4	SEG4
0805H	—	—	—	SEG5	SEG5	SEG5	SEG5	SEG5
0806H	—	—	—	SEG6	SEG6	SEG6	SEG6	SEG6
0807H	—	—	—	SEG7	SEG7	SEG7	SEG7	SEG7
0808H	—	—	—	SEG8	SEG8	SEG8	SEG8	SEG8
0809H	—	—	—	SEG9	SEG9	SEG9	SEG9	SEG9
080AH	—	—	—	SEG10	SEG10	SEG10	SEG10	SEG10
080BH	—	—	—	SEG11	SEG11	SEG11	SEG11	SEG11
080CH	—	—	—	SEG12	SEG12	SEG12	SEG12	SEG12
080DH	—	—	—	SEG13	SEG13	SEG13	SEG13	SEG13
080EH	—	—	—	SEG14	SEG14	SEG14	SEG14	SEG14
080FH	—	—	—	SEG15	SEG15	SEG15	SEG15	SEG15
0810H	—	—	—	SEG16	SEG16	SEG16	SEG16	SEG16
0811H	—	—	—	SEG17	SEG17	SEG17	SEG17	SEG17
0812H	—	—	—	SEG18	SEG18	SEG18	SEG18	SEG18
0813H	—	—	—	SEG19	SEG19	SEG19	SEG19	SEG19
0814H	—	—	—	SEG20	SEG20	SEG20	SEG20	SEG20
0815H	—	—	—	SEG21	SEG21	SEG21	SEG21	SEG21
0816H	—	—	—	SEG22	SEG22	SEG22	SEG22	SEG22



无锡中微爱芯电子有限公司

Wuxi I-CORE Electronics Co., Ltd.

表 835-11

版次:B3

编号: AiP8F3264-AX-J001

0817H	—	—	—	SEG23	SEG23	SEG23	SEG23	SEG23
0818H	—	—	—	SEG24	SEG24	SEG24	SEG24	SEG24
0819H	—	—	—	SEG25	SEG25	SEG25	SEG25	SEG25
081AH	—	—	—	SEG26	SEG26	SEG26	SEG26	SEG26

表 6-67 LCD 1/6 占空比, 1/3 或 1/4 偏置 (COM0~COM5, SEG0~SEG25)

地址	7	6	5	4	3	2	1	0
	COM7	COM6	COM5	COM4	COM3	COM2	COM1	COM0
0800H	—	—	SEG0	SEG0	SEG0	SEG0	SEG0	SEG0
0801H	—	—	SEG1	SEG1	SEG1	SEG1	SEG1	SEG1
0802H	—	—	SEG2	SEG2	SEG2	SEG2	SEG2	SEG2
0803H	—	—	SEG3	SEG3	SEG3	SEG3	SEG3	SEG3
0804H	—	—	SEG4	SEG4	SEG4	SEG4	SEG4	SEG4
0805H	—	—	SEG5	SEG5	SEG5	SEG5	SEG5	SEG5
0806H	—	—	SEG6	SEG6	SEG6	SEG6	SEG6	SEG6
0807H	—	—	SEG7	SEG7	SEG7	SEG7	SEG7	SEG7
0808H	—	—	SEG8	SEG8	SEG8	SEG8	SEG8	SEG8
0809H	—	—	SEG9	SEG9	SEG9	SEG9	SEG9	SEG9
080AH	—	—	SEG10	SEG10	SEG10	SEG10	SEG10	SEG10
080BH	—	—	SEG11	SEG11	SEG11	SEG11	SEG11	SEG11
080CH	—	—	SEG12	SEG12	SEG12	SEG12	SEG12	SEG12
080DH	—	—	SEG13	SEG13	SEG13	SEG13	SEG13	SEG13
080EH	—	—	SEG14	SEG14	SEG14	SEG14	SEG14	SEG14
080FH	—	—	SEG15	SEG15	SEG15	SEG15	SEG15	SEG15
0810H	—	—	SEG16	SEG16	SEG16	SEG16	SEG16	SEG16
0811H	—	—	SEG17	SEG17	SEG17	SEG17	SEG17	SEG17
0812H	—	—	SEG18	SEG18	SEG18	SEG18	SEG18	SEG18
0813H	—	—	SEG19	SEG19	SEG19	SEG19	SEG19	SEG19
0814H	—	—	SEG20	SEG20	SEG20	SEG20	SEG20	SEG20
0815H	—	—	SEG21	SEG21	SEG21	SEG21	SEG21	SEG21
0816H	—	—	SEG22	SEG22	SEG22	SEG22	SEG22	SEG22
0817H	—	—	SEG23	SEG23	SEG23	SEG23	SEG23	SEG23
0818H	—	—	SEG24	SEG24	SEG24	SEG24	SEG24	SEG24
0819H	—	—	SEG25	SEG25	SEG25	SEG25	SEG25	SEG25

表 6-68 LCD 1/8 占空比, 1/4 偏置 (COM0~COM7, SEG0~SEG23)

地址	7	6	5	4	3	2	1	0
	COM7	COM6	COM5	COM4	COM3	COM2	COM1	COM0
0800H	SEG0							
0801H	SEG1							
0802H	SEG2							
0803H	SEG3							
0804H	SEG4							
0805H	SEG5							
0806H	SEG6							



0807H	SEG7							
0808H	SEG8							
0809H	SEG9							
080AH	SEG10							
080BH	SEG11							
080CH	SEG12							
080DH	SEG13							
080EH	SEG14							
080FH	SEG15							
0810H	SEG16							
0811H	SEG17							
0812H	SEG18							
0813H	SEG19							
0814H	SEG20							
0815H	SEG21							
0816H	SEG22							
0817H	SEG23							

6.9.2.10、端口配置和模块使能

LCD 具有端口总使能控制位 LCDPC，当 LCDPC 使能（低电平使能）后对应端口才能作为 LCD 端口使用，当前 COM 口和 SEG 口由端口功能寄存器进行配置；

LCD 模块具有独立使能控制位 LCDON，但是当 LED 模块和 LCD 模块同时使能时硬件自动关闭 LCD 模块。

配置端口控制寄存器 COMCR 和 SERCR0~SEGCR3 来使能 PAD 作为 LCD 端口。



6.9.3、原理框图

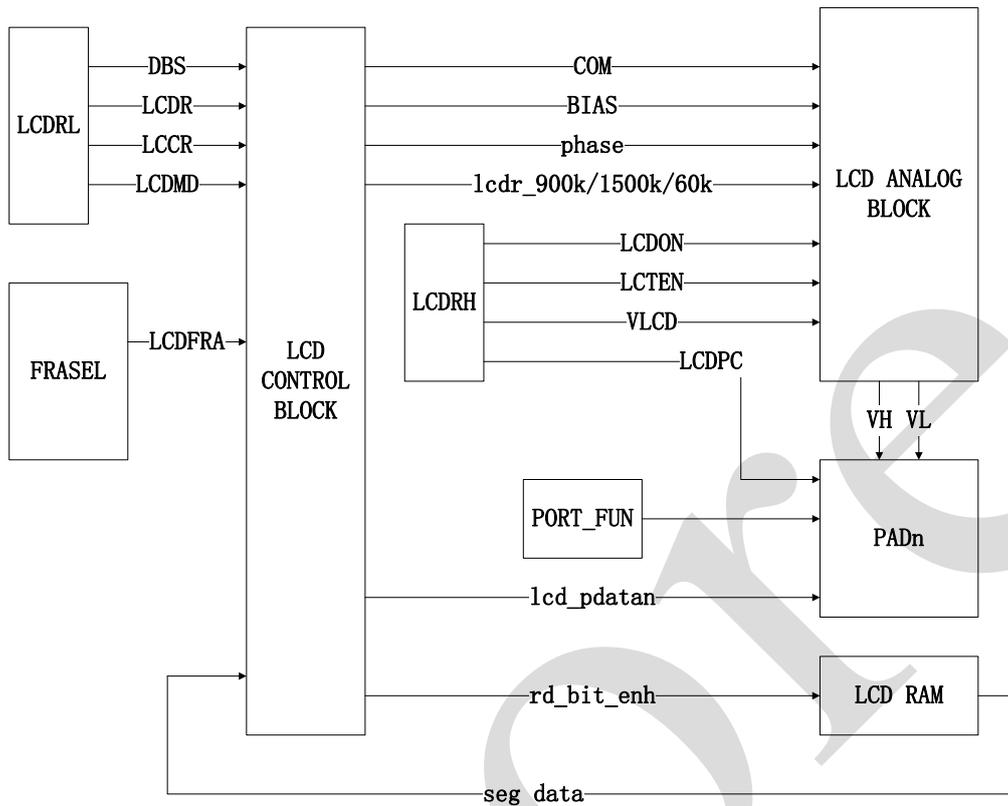


图 6-40 LCD 原理框图

6.9.4、寄存器列表

表 6-69 LCD 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
LCDCRL	413BH	LCD 控制寄存器低字节	00H
LCDCRH	413CH	LCD 控制寄存器高字节	00H
FRASEL	413DH	LCD 帧频选择寄存器	00H



6.9.5、寄存器说明

表 6-70 LCDCTRL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	DBS[2:0]			LCDR	LCCR[1:0]		LCDMD[1:0]	
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-5	DBS[2:0]	LCD 占空比选择位 000: 1/4Duty, 1/3Bias (4COM × 28SEG) COM 口: COM0~3 SEG 口: SEG0~27, COM4~7 作为 SEG24~27 使用 001: 1/5Duty, 1/3Bias (5COM × 27SEG) COM 口: COM0~4 SEG 口: SEG0~26, COM5~7 作为 SEG24~26 使用 010: 1/6Duty, 1/3Bias (6COM × 26SEG) COM 口: COM0~5 SEG 口: SEG0~25, COM6~7 作为 SEG24~25 使用 011: 1/8Duty, 1/4Bias (8COM × 24SEG) COM 口: COM0~7 SEG 口: SEG0~23 100: 1/6Duty, 1/4Bias (6COM × 26SEG) COM 口: COM0~5 SEG 口: SEG0~25, COM6~7 作为 SEG24~25 使用 其它: 1/4Duty, 1/3Bias (4COM × 28SEG) COM 口: COM0~3 SEG 口: SEG0~27, COM4~7 作为 SEG24~27 使用
4	LCDR	LCD 偏置电阻选择辅助位 (仅在 LCDMD 位为 00 或 10 时有效) 0: LCD 偏置电阻为 900k 1: LCD 偏置电阻为 1.5M
3-2	LCCR[1:0]	LCCR: 充电时间控制位 00: 约为 1/8 LCD COM 周期 01: 约为 1/16 LCD COM 周期 10: 约为 1/32 LCD COM 周期 11: 约为 1/64 LCD COM 周期 此位仅在 LCDFRA[1:0]=00 或 01 时可选, 其他设置时固定为 1/8 LCD COM 周期
1-0	LCDMD[1:0]	LCDMD: LCD 驱动模式选择位 00: 偏置电阻选择 900K/1.5M 01: 偏置电阻选择 60K 10: 快速充电模式, 偏置电阻自动在 60K 和 900K/1.5M 之间切换 11: 无意义



表 6-71 LCDCRH 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	LCDON	LCDPC	LCTEN	CLKSEL	VLCD[3:0]			
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	LCDON	LCD 使能控制位 0: LCD 模块禁止 1: LCD 模块使能 当 LCD 与 LED 使能位同时使能时, 硬件自动关闭 LCD 功能
6	LCDPC	LCD 端口功能配置位 0: 所有 LCD 端口可配置为 LCD 功能 1: 所有 LCD 端口为普通 I/O
5	LCTEN	LCD 对比度控制使能位 0: 关闭 LCD 对比度控制 1: 开启 LCD 对比度控制
4	CLKSEL	LCD 工作时钟选择控制位 0: LCD 工作时钟选择 LIRC 1: LCD 工作时钟选择 LXT
3-0	VLCD[3:0]	LCD 对比度控制位 0000: VLCD=0.531VDD 0001: VLCD=0.563VDD 0010: VLCD=0.594VDD 0011: VLCD=0.625VDD 0100: VLCD=0.656VDD 0101: VLCD=0.688VDD 0110: VLCD=0.719VDD 0111: VLCD=0.750VDD 1000: VLCD=0.781VDD 1001: VLCD=0.813VDD 1010: VLCD=0.844VDD 1011: VLCD=0.875VDD 1100: VLCD=0.906VDD 1101: VLCD=0.938VDD 1110: VLCD=0.969VDD 1111: VLCD=1.000VDD



表 6-72 FRASEL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	—	—	—	—	—	—	LCDFRA[1:0]	
R/W	—	—	—	—	—	—	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
1-0	LCDFRA[1:0]	<p>LCD 帧频选择</p> <p>$f_{LCD}=f_{LXT}$</p> <p>00: 64Hz</p> <p>01: 85.3Hz</p> <p>10: 128Hz</p> <p>11: 256Hz</p> <p>$f_{LCD}=f_{LIRC}$</p> <p>00: 32Hz</p> <p>01: 42.7Hz</p> <p>10: 64Hz</p> <p>11: 128Hz</p>



6.10、LED

6.10.1、特性

LED 驱动器包含一个控制器，8 个 COM 输出引脚和 16 个 SEG 输出引脚。

LED 驱动器由两种工作模式：

模式 1：亮灭 LED 模式

当 LED 驱动器工作在亮灭模式时，每一个 LEDRAM 位控制一个 LED 灯，当 LEDRAM 为 0 时 LED 熄灭；当 LEDRAM 为 1 时 LED 点亮。在 LED 一帧或者一个 COM 扫描结束后，LED 驱动器对应的中断标志位 LEDIF 或者 COMIF 标志位置 1。

模式 2：调光模式

当 LED 驱动器工作在调光 LED 模式时，每一个 LEDRAM[7:0]控制正在扫描的 COM 周期内 SEG 的占空比；该占空比共有 256 档可调；当 LEDRAM[7:0]为 0xFF 时 SEG 输出占空比最大，当 LEDRAM[7:0]为 0x00 时 SEG 输出占空比最小；当 LEDRAM[7:0]为 0x00~0xFF 中间值时，SEG 输出相对应的占空比，针对 LEDRAM[7:0]的修改会在下一个 COM 扫描周期生效。

在 LED 每一个 COM 周期扫描结束后立即进行下一个 COM 周期的扫描，LED 驱动器对应的中断标志位 COMIF 会置 1，若 LED 驱动器工作在模式 2 在 LED 驱动器使能后 COMIF 中断标志位也会置 1，方便用户修改 LEDRAM 的值；在扫描完一帧后 LED 驱动器对应的中断标志位 LEDIF 会置 1。

无论 LED 驱动器工作在模式 1 或者模式 2，COM 和 SEG 的非选电平都为浮动电平，COM 输出有效电平为低电平，SEG 输出的有效电平为高电平。COMCR 寄存器控制 LED 驱动器的 COM 个数，SEGCR1 和 SEGCR2 控制 LED 驱动器 SEG 的个数；DISCOM 寄存器可以设置每一个 COM 周期的宽度。为防止两个 COM 显示切换之间产生不确定状态，LED 驱动器会在 2 个 COM 之间插入一段死区时间，在死区时间内 COM 输出浮动电平，每个死区时间长度为 N 个系统时钟宽度，可通过 LEDDZ 寄存器来设置。

示意图如下：

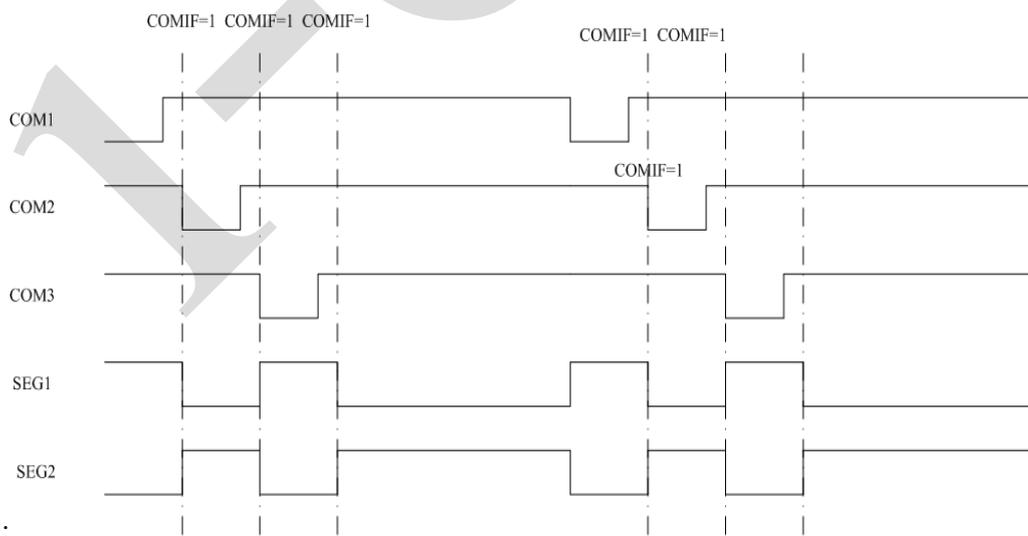


图 6-41 亮灭模式时序图

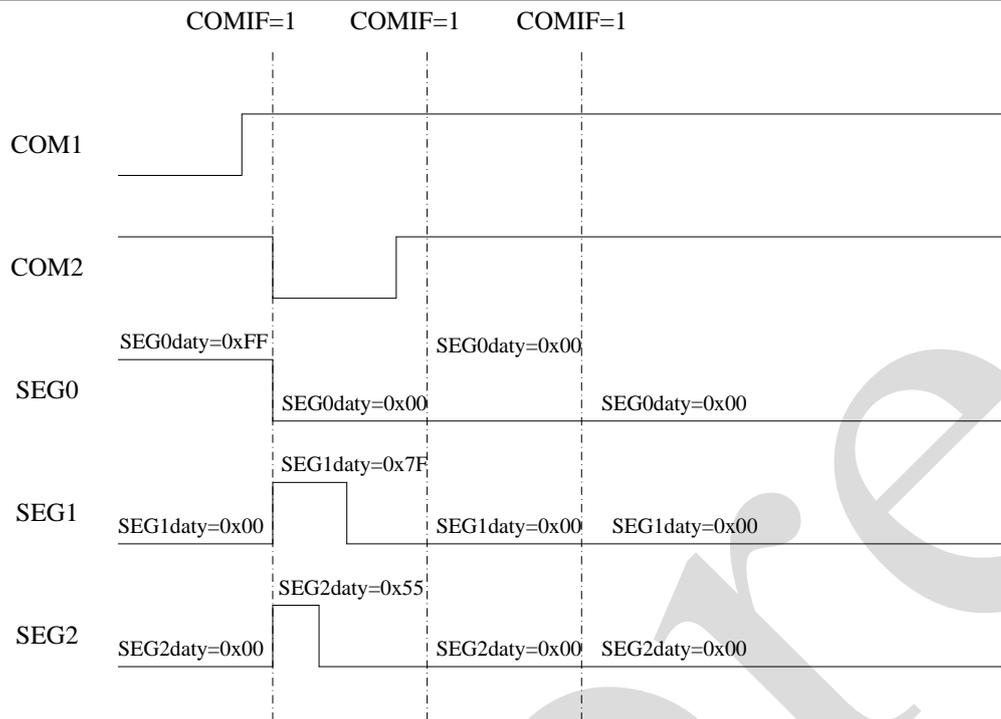


图 6-42 调光模式时序图

表 6-73 RAM 格式-亮灭模式

COM	地址	7	6	5	4	3	2	1	0
COM0	0800H	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	0801H	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
COM1	0802H	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	0803H	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
COM2	0804H	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	0805H	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
COM3	0806H	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	0807H	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
COM4	0808H	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	0809H	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
COM5	080AH	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	080BH	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
COM6	080CH	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	080DH	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8
COM7	080EH	SEG7	SEG6	SEG5	SEG4	SEG3	SEG2	SEG1	SEG0
	080FH	SEG15	SEG14	SEG13	SEG12	SEG11	SEG10	SEG9	SEG8



表 6-74 RAM 格式-亮灭模式

SEG	地址	7	6	5	4	3	2	1	0
		COM7	COM6	COM5	COM4	COM3	COM2	COM1	COM0
SEG0	0800H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG1	0801H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG2	0802H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG3	0803H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG4	0804H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG5	0805H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG6	0806H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG7	0807H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG8	0808H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG9	0809H	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG10	080AH	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG11	080BH	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG12	080CH	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG13	080DH	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG14	080EH	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							
SEG15	080FH	0x00~0xFF 共 256 档占空比调节							

6.10.2、寄存器列表

表 6-75 LED 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
LEDCR	413EH	LED 控制寄存器	00H
DISCOM	413FH	COM 扫描宽度寄存器	FFH
LEDDZ	4140H	死区宽度寄存器	00H

6.10.3、寄存器说明

表 6-76 LEDCR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	LEDON	LEDMD	MODE	LEDIF	COMIF	—	—	MODSW
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	—	—	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	LEDON	LED 使能控制位 0: LED 驱动器关闭 1: LED 驱动器使能
6	LEDMD	LED 中断运行模式控制位 0: LEDIF=1 时, LED 扫描继续 1: LEDIF=1 时, LED 扫描停止, 需要将 LEDON 置 1 开始下一帧扫描



5	MODE	LED 模式选择位 0: 模式 1 (不可调光的 LED 显示) 1: 模式 2 (带可调光的 LED 显示)
4	LEDIF	LED 帧中断标志位 0: 无 LED 帧中断 1: 硬件置 1, 表示已经完成一帧的 LED 扫描 该标志位置位后由软件写“0”清除
3	COMIF	LED_COM 中断标志 0: 无 LED_COM 中断 1: 硬件置 1, 表示已经完成一个 COM 的扫描 该标志位置位后由软件写“0”清除
0	MODSW	LED 共享选择位 0: LED 端口控制位有效 1: LED 共享端口设置为 IO

表 6-77 DISCOM 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
NAME	DISCOM[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	DISCOM[7:0]	LED 时钟宽度=系统时钟宽度×256×DISCOM

表 6-78 LEDDZ 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
NAME	LEDDZ[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	LEDDZ[7:0]	死区宽度=系统时钟宽度×LEDDZ



6.11、MDU

6.11.1、特性

MDU 模块共有 5 中工作模式，具有溢出标志位 MACOF，累加运算结果具有正负符号标志位 MACSF，除法运算具有开始使能位 DIVST。

- 16 位×16 位=32 位（无符号）
- 16 位×16 位=32 位（带符号）
- 16 位×16 位+32 位=32 位（无符号）
- 16 位×16 位+32 位=32 位（带符号）
- 32 位÷32 位=32 位、余数 32 位（无符号）
- 标志位：溢出标志位(MACOF)、正负符号标志位(MACSF)和除法运算标志位(DIVST)
- 两个中断：除法运算完成中断、溢出中断

6.11.2、功能说明

6.11.2.1、16bit 无符号乘法运算

- 1) 将 MDUC 配置配置为 00H
- 2) MDAL ==> 设定被乘数
- 3) MDAH ==> 设定乘数

设定好被乘数和乘数之后自动开始乘法运算，运算在一个时钟内完成，在乘数或者被乘数低字节写入后进行一次乘法运算。运算结果保存在 MDBL 和 MDBH 寄存器中。

- 4) MDBL ==> 运算结果低字节
- 5) MDBH ==> 运算结果高字节

6.11.2.2、16bit 带符号乘法运算

1. 将 MDUC 配置为 08H
2. MDAL ==> 设定被乘数
3. MDAH ==> 设定乘数

设定好被乘数和乘数之后自动开始乘法运算，运算在一个时钟内完成。运算结果保存在 MDBL 和 MDBH 寄存器中。

4. MDBL ==> 运算结果低字节
5. MDBH ==> 运算结果高字节

注：带符号乘法运算数据(被乘数、乘数和积)为 2 的补码

6.11.2.3、16bit 无符号乘加运算

- 1) 将 MDUC 配置为 40H
- 2) MDCH ==> 设定累加初始值高 16 位
- 3) MDCL ==> 设定累加初始值低 16 位



4) MDAL ==> 设定被乘数

5) MDAH ==> 设定乘数

乘加运算在乘数设定完毕后自动开始运算。乘加运算在两个时钟内完成(乘法一个时钟, 加法一个时钟), 乘法运算结果保存在 MDBH 和 MDBL 寄存器中, 累加结果保存在 MDCH 和 MDCL 寄存器中。

6) MDBH ==> 乘法运算结果高 16 位

7) MDBL ==> 乘法运算结果低 16 位

8) MDCL ==> 累加运算结果低字节

9) MDCH ==> 累加运算结果高字节

6.11.2.4、16bit 带符号乘加运算

1) 将 MDUC 配置为 48H

2) MDCH ==> 设定累加初始值高 16 位

3) MDCL ==> 设定累加初始值低 16 位

4) MDAL ==> 设定被乘数

5) MDAH ==> 设定乘数

乘加运算在乘数设定完毕后自动开始运算。乘加运算在两个时钟内完成(乘法一个时钟, 加法一个时钟), 乘法运算结果保存在 MDBH 和 MDBL 寄存器中, 累加结果保存在 MDCH 和 MDCL 寄存器中。

6) MDBH ==> 乘法运算结果高 16 位

7) MDBL ==> 乘法运算结果低 16 位

8) MDCL ==> 累加运算结果低字节

9) MDCH ==> 累加运算结果高字节

注: 带符号乘加运算数据(被乘数、乘数、加数和结果)为 2 的补码

6.11.2.5、32 位无符号除法运算

1) 将 MDUC 配置为 80H

2) MDAH ==> 设定被除数高字节

3) MDAL ==> 设定被除数低字节

4) MDBH ==> 设定除数高字节

5) MDBL ==> 设定除数低字节

6) 将 DIVST 置位开始除法运算

除法运算在 16 个时钟内完成, 完成后 DIVST 硬件自动清零, 若是 MACMODE=0 则产生中断请求信号, 商存放在 MDAH 和 MDAL 寄存器中, 余数存放在 MDCH 和 MDCL 寄存器中。

7) MDAH ==> 商高字节

8) MDAL ==> 商低字节

9) MDCH ==> 余数高字节

10) MDCL ==> 余数低字节



6.11.5、寄存器说明

表 6-80 MDAL0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	MDAL0[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	MDAL0[7:0]	乘除数寄存器 A 低 16 位低字节

表 6-81 MDAL1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	MDAL1[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	MDAL1[7:0]	乘除数寄存器 A 低 16 位高字节

表 6-82 MDBL0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	MDBL0[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	MDBL0[7:0]	乘除数寄存器 B 低 16 位低字节

表 6-83 MDBL1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	MDBL1[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	MDBL1[7:0]	乘除数寄存器 B 低 16 位高字节



表 6-84 MDCL0 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	MDCL0[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	MDCL0[7:0]	乘除数寄存器 C 低 16 位低字节

表 6-85 MDCL1 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	MDCL1[7:0]							
R/W	R/W							
POR	0x00							

位	字段	描述
7-0	MDCL1[7:0]	乘除数寄存器 C 低 16 位高字节

表 6-86 MDUC 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	DIVMODE	MACMODE	-	MDUIF	MDSM	MACOF	MACSF	DIVST
R/W	R/W	R/W	-	R/W0	R/W	R	R	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述			
7-6	DIVMODE MACMODE	DIVMODE			
		MACMODE			
		DIVMODE	MACMODE	MDSM	运算模式选择
		0	0	0	乘法运算模式（无符号）
		0	0	1	乘法运算模式（带符号）
		0	1	0	乘加运算模式（无符号）
		0	1	1	乘加运算模式（带符号）
		1	0	0	除法运算模式（无符号）
1	1	0	除法运算模式（带符号）		
以上情况以外			禁止设定		
4	MDUIF	MDU 中断标志位 0: 没有发生 MDU 中断 1: 发生 MDU 中断 该标志位硬件置位软件写零清除			
2	MACOF	乘加运算结果（累加值）的上溢标志 0: 没有发生上溢 1: 发生上溢 置位条件			



		乘加运算模式（无符号） 当累加值超出 00000000h~FFFFFFFh 的范围时 乘加运算模式（带符号） 当正累加值与正积之和超过 7FFFFFFFh 而结果为负时 当负累加值与负积之和超过 80000000h 而结果为正时
1	MACSF	乘加结果（累加值）的符号标志 0: 累加值为正 1: 累加值为负 乘加运算模式（无符号）: 总是“0”。 乘加运算模式（带符号）: 表示累加值的符号位。
0	DIVST	除法运算的开始/停止 0: 除法运算处理结束。 1: 开始除法运算/正在除法运算。 除法运算结束后该位硬件自动清零



6.12、模数转换器 A/D

6.12.1、特性

A/D 可以将一个输入的模拟信号转换为相应的 12-bit 数字信号。A/D 模块有 29 个模拟输入通道。A/D 模块由 AD 控制高位寄存器(ADCCRH)，AD 控制低位寄存器(ADCCRL)，AD 高位数字寄存器(ADCDRH)，AD 低位数字寄存器(ADCDRL)，ADSEL[4:0]的设置用来选择转换通道。ADCDRH 和 ADCDRL 包含 AD 的转换结果。AD 转换完成，转换结果保存到 ADCDRH 和 ADCDRL，AD 转换状态位置“1”，AD 中断产生。在 AD 转换中，AFLAG 位被读作“0”。

- 12 位 A/D 转换器
- 29 个模拟输入通道
- 参考电压可编程选择内部 VDD 或者片内 VREF: 5V/4V/3V/2V
- 具有 AD 转换完成标志位 AFLAG 和 AD 中断 ADCIFR
- AD 转换时钟可选 f_x 、 $f_x/2$ 、 $f_x/4$ 、 $f_x/8$
- AD 转换结果读出格式可编程
- 可选内部 $1/4V_{DD}$ 作为模拟输入

6.12.2、原理框图

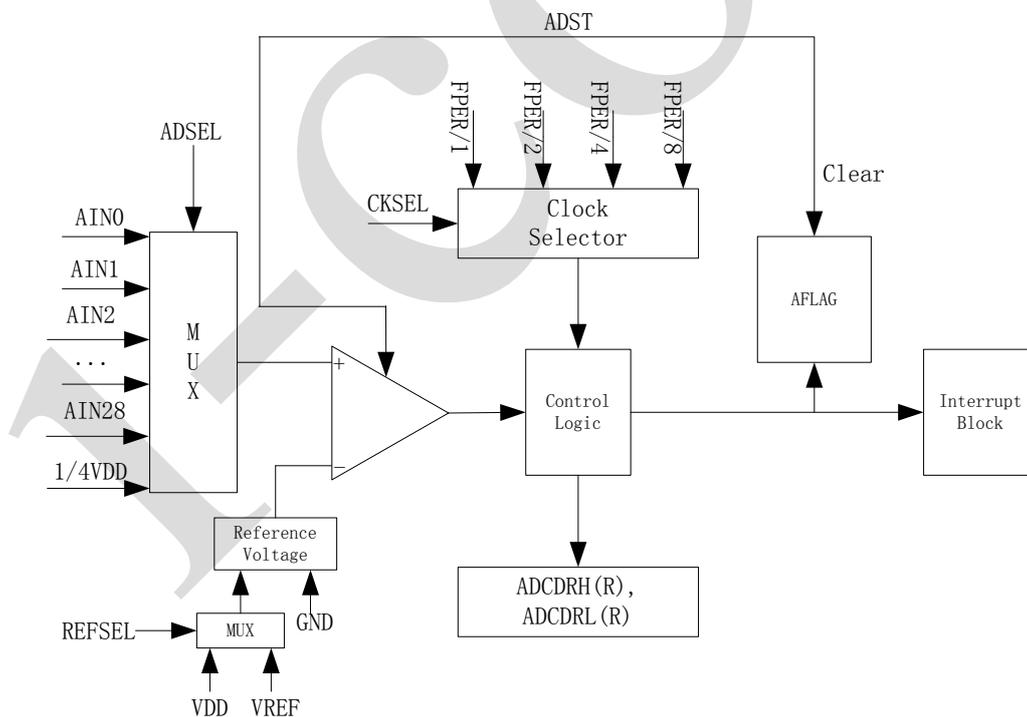


图 6-44 A/D 原理框图



6.12.3、寄存器列表

表 6-87 A/D 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
ADCDRL	ABH	AD 转换结果寄存器低字节	xxH
ADCDRH	ACH	AD 转换结果寄存器高字节	xxH
ADCCRL	ADH	AD 控制寄存器低字节	00H
ADCCRH	AEH	AD 控制寄存器高字节	00H

6.12.4、寄存器说明

表 6-88 ADCCRL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	STBY	ADST	REFSEL	ADSEL[4:0]				
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	STBY	AD 模块使能控制位 0: AD 模块关闭 1: AD 模块使能
6	ADST	AD 转换开始控制位 0: 无影响 1: 转换开始触发, 并且自动清 0
5	REFSEL	AD 基准电压选择控制位 0: 内部参考电压 VDD 1: 内部 VREF 模块提供参考电压
4-0	ADSEL[4:0]	AD 模拟输入通道选择位 00000: AN0 00001: AN1 00010: AN2 00011: AN3 00100: AN4 00101: AN5 00110: AN6 00111: AN7 01000: AN8 01001: AN9 01010: AN10 01011: AN11 01100: AN12 01101: AN13 01110: AN14 01111: AN15



	10000: AN16
	10001: AN17
	10010: AN18
	10011: AN19
	10100: AN20
	10101: AN21
	10110: AN22
	10111: AN23
	11000: AN24
	11001: AN25
	11010: AN26
	11011: AN27
	11100: AN28
	11101: 内部 1/4VDD

表 6-89 ADCCRH 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	ADCIFR	AFLAG	ADCVREFSEL[1:0]		—	ALIEN	CKSEL[1:0]	
R/W	R/W0	R	R/W	R/W	—	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	ADCIFR	AD 中断标志位 0: 没有产生 AD 中断 1: 产生 AD 中断
6	AFLAG	A/D 转换操作状态(STBY 位置“0”时该位清零) 0: AD 转换进行中 1: AD 转换结束
5-4	ADCVREFSEL[1:0]	AD 内部 VREF 选择位 00: 5V 01: 4V 10: 3V 11: 2V
2	ALIEN	AD 转换结果保存格式选择 0: AD 转换结果保存格式为{ ADCDRH[7:0], ADCDRL[7:4]} 1: AD 转换结果保存格式为{ ADCDRH[3:0], ADCDRL[7:0]}
1-0	CKSEL[1:0]	AD 转换时钟选择控制位 00: f_x 01: $f_x/2$ 10: $f_x/4$ 11: $f_x/8$

注: 建议 AD 转换时钟最快不要超过 8MHz



表 6-90 ADCDRL 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	ADDM3	ADDM2	ADDM1	ADDM0				
	ADDM7	ADDM6	ADDM5	ADDM4	ADDM3	ADDM2	ADDM1	ADDM0
R/W	R	R	R	R	R	R	R	R
POR	X	X	X	X	X	X	X	X

位	字段	描述
7-4	ADDM[3:0]	MSB align, A/D Converter Low Data (4-bit)
7-0	ADDL[7:0]	LSB align, A/D Converter Low Data (8-bit)

表 6-91 ADCDRH 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	ADDM11	ADDM10	ADDM9	ADDM8	ADDM7	ADDM6	ADDM5	ADDM4
					ADDM11	ADDM10	ADDM9	ADDM8
R/W	R	R	R	R	R	R	R	R
POR	X	X	X	X	X	X	X	X

位	字段	描述
7-0	ADDM[11:4]	MSB align, A/D Converter High Data (8-bit)
3-0	ADDL[11:8]	LSB align, A/D Converter High Data (4-bit)



6.13、运放比较模块 OPA/CMP

6.13.1、特性

OPA 模块可由寄存器配置作为比较器或运放使用，P44 为正输入端，P45 为负输入端。作为比较器使用时比较结果可由寄存器直接读取，作为运放使用时输出端口为 P43。

6.13.2、寄存器列表

表 6-92 OPA 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
OPACR	EFH	OPA 控制寄存器	00H

6.13.3、寄存器描述

表 6-93 OPACR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	CMPOUT	—	COS[1:0]		—	—	—	—
R/W	R	—	R/W	R/W	—	—	—	—
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	CMPOUT	比较器输出位 0: P44 口电压小于 P45 1: P44 口电压大于 P45
5-4	COS[1:0]	模式选择位 00: 模块关闭 01: 使能 CMP 功能, P44, P45 为模拟口 P43 为数字口 10: 使能 OPA 功能, P44, P45, P43 均为模拟功能 11: 模块关闭



6.14、低压检测模块 LVD

6.14.1、特性

低压检测模块（LVD）是为了检测供电电压，当供电电压低于设定电压时，LVDF 标志位将置位。

- LVD 支持 13 档低压检测点配置
- 可作为中断触发源

6.14.2、寄存器列表

表 6-94 LVD 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
LVICR	86H	LVD 控制寄存器	00H

6.14.3、寄存器说明

表 6-95 LVICR 寄存器

Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	LVD_EH		—	—		LVDF	LVD_SEL[3:0]	
R/W	R/W	—	—	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	LVD_EH	LVD 模块使能位 0: LVD 模块不使能 1: LVD 模块使能
4	LVDF	低电压状态标志位 0: 非低电压状态 1: 低电压状态标志位
3-0	LVD_SEL[3:0]	LVD 检测电压选择位 0000: 2.0V 0001: 2.1V 0010: 2.2V 0011: 2.32V 0100: 2.44V 0101: 2.59V 0110: 2.75V 0111: 2.93V 1000: 3.14V 1001: 3.38V 1010: 3.67V 1011: 4.0V 1100: 4.4V



6.15、TOUCH

6.15.1、概述

AiP8F3264 内部集成触摸按键检测电路，通过电荷转移的方式（CTC），可将触摸按键引脚电容变化转变为内部计数值的变化，从而实现对人体触摸的检测，提供手势判断、行为决策的能力。

触摸按键检测电路最多支持 31 个按键通道，工作时只需要在 CAP 引脚上外接一个电容。

6.15.2、功能特点

- 多达 31 个按键通道
- 触摸按键检测模式
 - 电荷转移模式（CTC）
- 一组 16-Bit 计数器
 - TKTMR
- 一组 16-Bit 捕捉计数器
 - TKDATA
- 支持触摸按键中断
 - TOUCHF
 - TKTMROVF
- 多种功能配置
 - 按键充/放电时钟频率可选：Sys_clk/1~Sys_clk/9
 - TKTMR 计数模式可选：定时器模式、计数器模式
 - 比较器参考电压可选：(0.4/0.5/0.6/0.7)×VDD
 - 工作状态指示：充电/放电
- 跳频配置
 - 可选触摸独立振荡器
 - 振荡器频率可微调，自动跳频或手动

6.15.3、原理框图

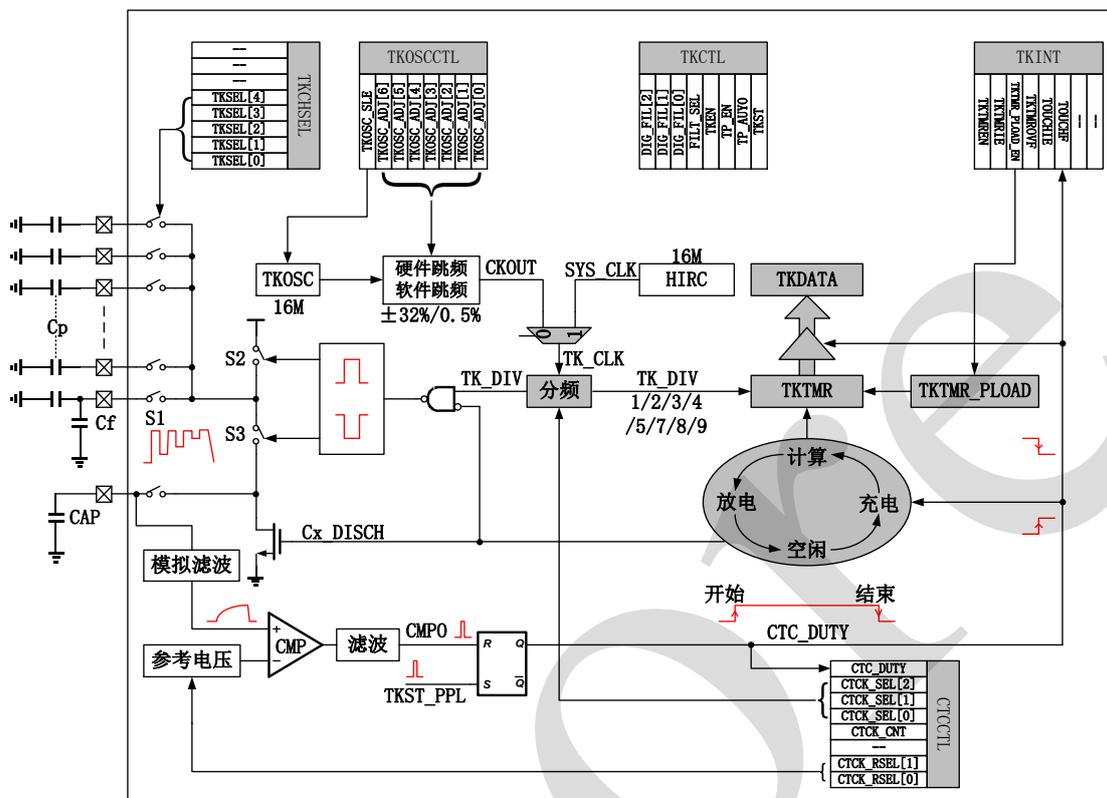


图 6-45 触摸按键模块电路结构

触摸电路通过“电容电荷转移 (CTC)”的方法检测按键是否有触摸发生，其结构如上图所示。在上图中，开关 S1 由触摸按键通道选择寄存器控制；开关 S2 由脉宽调制后的系统时钟分频信号控制；开关 S3 由脉宽调制后的系统时钟分频信号的互补信号控制。通过 S2、S3 交替开关将 Cp 电容上的电荷不断转移到 CAP 电容上，内部计数器对电荷转移的时间进行计数。当有手指触摸按键时，相当于增加了一个到地的电容 Cf，实际电容变成 Cp+Cf，相对于未触摸时，电容 CAP 充电的时间将会变短，根据电容 CAP 充电时间的长短，来实现触摸按键的扫描判断。具体工作流程及原理如下：

1. 触摸电路使能后，S1，S2 闭合，S3 断开，系统开始对电容 Cp 充电，CTC_DUTY 输出高电平。
2. S1，S3 闭合，S2 断开，电容 Cp 对电容 CAP 放电，电荷由 Cp 向 CAP 转移。
3. 循环往复 1、2 步骤给电容 CAP 充电，直到电容 CAP 上的电压大于比较器 CMP 负端的参考电压 VREF 时，模拟比较器 CMPO 翻转输出高电平，CAP 充电过程结束，CTC_DUTY 变为低电平。
4. 放电信号 Cx_DISCH 为高电平，并驱动 N 管导通，此时 S2 断开，电容 CAP 开始放电。（为了保证电容 CAP 放电完全，可增加放电时间，即用户可根据电容 CAP 的容量大小，软件配置不同的放电时间。）
5. TKTMR 计数器在 CAP 充电期间，对 CTC_DUTY 的高电平时间进行计数。每统计



一次电容 CAP 充电的时间即为一次采样结果, 充电结束后, 会通过捕捉寄存器 TKDATA 记录扫描结果。

6.15.4、工作时序

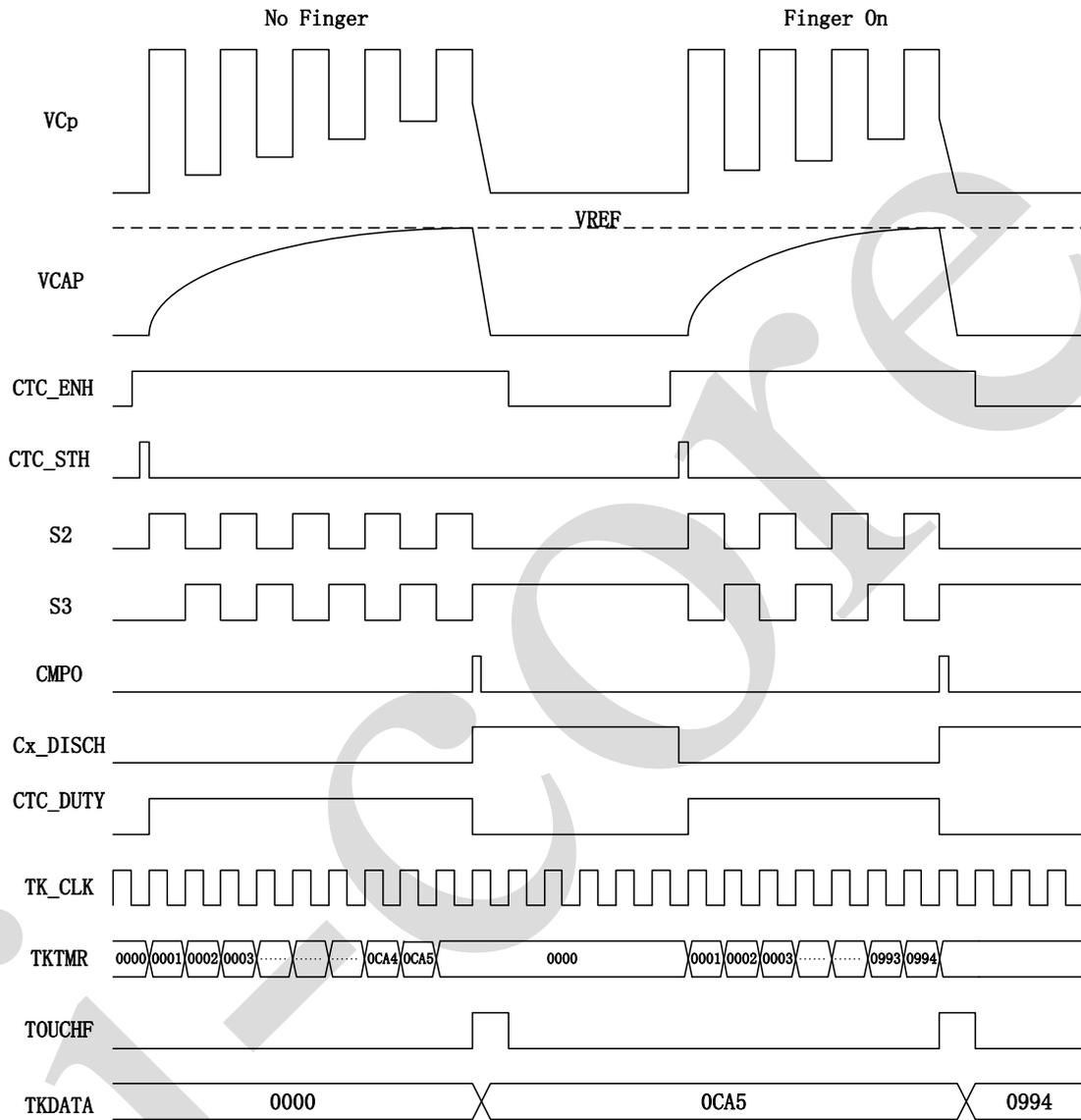


图 6-46 触摸电路工作时序图



6.15.4、寄存器列表

表 6-96 TOUCH 寄存器列表

寄存器名称	地址	描述	初始值
TKCR	4130H	触摸按键控制寄存器	00H
TKCHSEL	4131H	触摸按键通道选择寄存器	00H
TKOSCCR	4132H	触摸独立振荡控制寄存器	40H
CTCCR	4133H	CTC 模式控制寄存器	00H
TKINT	4134H	触摸中断控制寄存器	00H
TKTMRL	4135H	TKTMR 低字节寄存器	00H
TKTMRH	4136H	TKTMR 高字节寄存器	00H
TKDATAL	4137H	TKDATA 低字节寄存器	00H
TKDATAH	4138H	TKDATA 高字节寄存器	00H
TMR_PLOADL	4139H	TKTMR_PLOAD 低字节寄存器	00H
TMR_PLOADH	413AH	TKTMR_PLOAD 高字节寄存器	00H

6.15.5、寄存器说明

表 6-97 TKCR 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	DIG_FIL[2:0]			FILT_SEL	TKEN	TP_EN	TP_AUTO	TKST
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-5	DIG_FIL[2:0]	CTC 转换结束信号滤波时间选择位
		DIG_FIL[2:0] 滤波时间
		000 不滤波
		001 1×TKCLK
		010 2×TKCLK
		011 3×TKCLK
		100 4×TKCLK
		101 5×TKCLK
110 6×TKCLK		
111 7×TKCLK		
4	FILT_SEL	数字滤波控制位 0: 模拟+数字滤波 1: 模拟滤波
3	TKEN	触摸模块总使能位 0: 触摸模块未使能 1: 触摸模块使能
2	TP_EN	触摸时钟跳频控制位 0: 触摸独立振荡不跳频 1: 触摸独立振荡使能跳频
1	TP_AUTO	触摸独立振荡自动跳频或手动跳频 0: 手动跳频, 频率由 TKOSC_ADJ[6:0]控制 1: 硬件自动跳频。在此模式下, 触摸独立振荡高 5 位微调值在每 32×TTKOSC



		后自动减 1, 低两位微调值不变, 由 TKOSC_ADJ[1:0]决定
0	TKST	触摸检测启动位 0: 触摸检测停止 1: 开始触摸检测, 检测过程中保持为 1, 扫描结束后硬件清 0

表 6-98 TKOSCCR 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	TKOSC_SEL	TKOSC_ADJ[6:0]						
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	1	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述																				
7	TKOSC_SEL	触摸时钟源 TKCLK 选择位 0: 选择 SYS_CLK, 触摸跳频功能无效 1: 选择独立触摸时钟源 TKOSC, 同时使能触摸独立振荡器																				
6-0	TKOSC_ADJ[6:0]	触摸独立振荡器 TKOSC 频率微调位 <table border="1"> <thead> <tr> <th>TKOSC_ADJ[6:0]</th> <th>频率变化</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>11111111</td> <td>31.5%</td> </tr> <tr> <td>.....</td> <td>.....</td> </tr> <tr> <td>1000010</td> <td>1.0%</td> </tr> <tr> <td>1000001</td> <td>0.5%</td> </tr> <tr> <td>1000000</td> <td>F_{TKOSC}</td> </tr> <tr> <td>01111111</td> <td>-0.5%</td> </tr> <tr> <td>01111110</td> <td>-1.0%</td> </tr> <tr> <td>.....</td> <td>.....</td> </tr> <tr> <td>0000000</td> <td>-32.0%</td> </tr> </tbody> </table>	TKOSC_ADJ[6:0]	频率变化	11111111	31.5%	1000010	1.0%	1000001	0.5%	1000000	F_{TKOSC}	01111111	-0.5%	01111110	-1.0%	0000000	-32.0%
TKOSC_ADJ[6:0]	频率变化																					
11111111	31.5%																					
.....																					
1000010	1.0%																					
1000001	0.5%																					
1000000	F_{TKOSC}																					
01111111	-0.5%																					
01111110	-1.0%																					
.....																					
0000000	-32.0%																					

表 6-99 TKCHSEL 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	Reserved			TKSEL[4:0]				
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述																												
7-5	Reserved	保留																												
4-0	TKSEL[4:0]	触摸按键通道选择位 <table border="1"> <thead> <tr> <th>TKSEL[4:0]</th> <th>通道</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>00000</td> <td>选择 TK0</td> </tr> <tr> <td>00001</td> <td>选择 TK1</td> </tr> <tr> <td>00010</td> <td>选择 TK2</td> </tr> <tr> <td>00011</td> <td>选择 TK3</td> </tr> <tr> <td>00100</td> <td>选择 TK4</td> </tr> <tr> <td>00101</td> <td>选择 TK5</td> </tr> <tr> <td>00110</td> <td>选择 TK6</td> </tr> <tr> <td>00111</td> <td>选择 TK7</td> </tr> <tr> <td>01000</td> <td>选择 TK8</td> </tr> <tr> <td>01001</td> <td>选择 TK9</td> </tr> <tr> <td>01010</td> <td>选择 TK10</td> </tr> <tr> <td>01011</td> <td>选择 TK11</td> </tr> <tr> <td>01100</td> <td>选择 TK12</td> </tr> </tbody> </table>	TKSEL[4:0]	通道	00000	选择 TK0	00001	选择 TK1	00010	选择 TK2	00011	选择 TK3	00100	选择 TK4	00101	选择 TK5	00110	选择 TK6	00111	选择 TK7	01000	选择 TK8	01001	选择 TK9	01010	选择 TK10	01011	选择 TK11	01100	选择 TK12
TKSEL[4:0]	通道																													
00000	选择 TK0																													
00001	选择 TK1																													
00010	选择 TK2																													
00011	选择 TK3																													
00100	选择 TK4																													
00101	选择 TK5																													
00110	选择 TK6																													
00111	选择 TK7																													
01000	选择 TK8																													
01001	选择 TK9																													
01010	选择 TK10																													
01011	选择 TK11																													
01100	选择 TK12																													



		01101	选择 TK13
		01110	选择 TK14
		01111	选择 TK15
		10000	选择 TK16
		10001	选择 TK17
		10010	选择 TK18
		10011	选择 TK19
		10100	选择 TK20
		10101	选择 TK21
		10110	选择 TK22
		10111	选择 TK23
		11000	选择 TK24
		11001	选择 TK25
		11010	选择 TK26
		11011	选择 TK27
		11100	选择 TK28
		11101	选择 TK29
		11110	选择 TK30
		11111	--

表 6-100 CTCR 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	CTC_DUTY	CTCK_SEL[2:0]			CTC_CNT	CX_INTER	CTC_RSEL[1:0]	
R/W	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述																		
7	CTC_DUTY	CTC 模式工作状态指示位 0: CAP 电容对地放电 1: 电容充电时间计数																		
6-4	CTCK_SEL[2:0]	CTC 模式时钟频率选择位 <table border="1"> <thead> <tr> <th>CTCK_SEL[2:0]</th> <th>频率</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>000</td><td>Sys_clk</td></tr> <tr><td>001</td><td>Sys_clk/2</td></tr> <tr><td>010</td><td>Sys_clk/3</td></tr> <tr><td>011</td><td>Sys_clk/4</td></tr> <tr><td>100</td><td>Sys_clk/5</td></tr> <tr><td>101</td><td>Sys_clk/7</td></tr> <tr><td>110</td><td>Sys_clk/8</td></tr> <tr><td>111</td><td>Sys_clk/9</td></tr> </tbody> </table>	CTCK_SEL[2:0]	频率	000	Sys_clk	001	Sys_clk/2	010	Sys_clk/3	011	Sys_clk/4	100	Sys_clk/5	101	Sys_clk/7	110	Sys_clk/8	111	Sys_clk/9
CTCK_SEL[2:0]	频率																			
000	Sys_clk																			
001	Sys_clk/2																			
010	Sys_clk/3																			
011	Sys_clk/4																			
100	Sys_clk/5																			
101	Sys_clk/7																			
110	Sys_clk/8																			
111	Sys_clk/9																			
3	CTC_CNT	CTC 计数模式选择位 0: 定时器模式 1: 计数器模式																		
2	CX_INTER	CTC 充电电容选择位 0: 外置充电电容 1: 内置充电电容																		
1-0	CTC_RSEL[1:0]	CTC 模式比较器参考电压选择位 <table border="1"> <thead> <tr> <th>CTC_RSEL[1:0]</th> <th>参考电压</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>0.4VDD</td></tr> <tr><td>01</td><td>0.5VDD</td></tr> <tr><td>10</td><td>0.6VDD</td></tr> <tr><td>11</td><td>0.7VDD</td></tr> </tbody> </table>	CTC_RSEL[1:0]	参考电压	00	0.4VDD	01	0.5VDD	10	0.6VDD	11	0.7VDD								
CTC_RSEL[1:0]	参考电压																			
00	0.4VDD																			
01	0.5VDD																			
10	0.6VDD																			
11	0.7VDD																			



表 6-101 TKTMR_L 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	TKTMR[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TKTMR[7:0]	TMTMR 低字节数据

表 6-102 TKTMR_H 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	TKTMR[15:8]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TKTMR[15:8]	TMTMR 高字节数据

表 6-103 TKTMR_PLOAD_L 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	TKTMR_PLOAD[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TKTMR[7:0]	TMTMR 低字节数据

表 6-104 TKTMR_PLOAD_H 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	TKTMR_PLOAD[15:8]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

表 6-105 TKDATA_L 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	TKDATA[7:0]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TKDATA[7:0]	TKDATA 低字节数据



表 6-106 TKDATAH 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	TKDATA[15:8]							
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7-0	TKDATA[15:8]	TKDATA 高字节数据

表 6-107 TKINT 寄存器

Bit	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
Name	AUTP_L OAD	TOUCHF	Reserved	TOUCHI E	TKTMR OVF	TKTMR_ PLOAD_ EN	TKTMR E	TKTMR EN
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
POR	0	0	0	0	0	0	0	0

位	字段	描述
7	AUTP_LOAD	自动跳频重载控制位 0: 关闭 1: 自动跳频每次初值从 0x40 开始
6	TOUCHF	触摸中断标志位 0: 触摸扫描未结束 1: 触摸扫描结束产生中断
5	Reserved	保留
4	TOUCHIE	触摸中断使能位 0: 禁止 1: 使能
3	TKTMR_OVF	TKTMR 溢出中断标志位 0: TKTMR 未溢出 1: TKTMR 溢出
2	TKTMR_PLOAD_EN	TKTMR_PLOAD 寄存器预加载使能位 0: 预加载除能 1: 预加载使能
1	TKTMRIE	TKTMR 中断使能位 0: 禁止 1: 使能
0	TKTMR_EN	TKTMR 使能位 0: 禁止 1: 使能



7、配置选项

7.1、配置字说明

表 7-1 WORD10

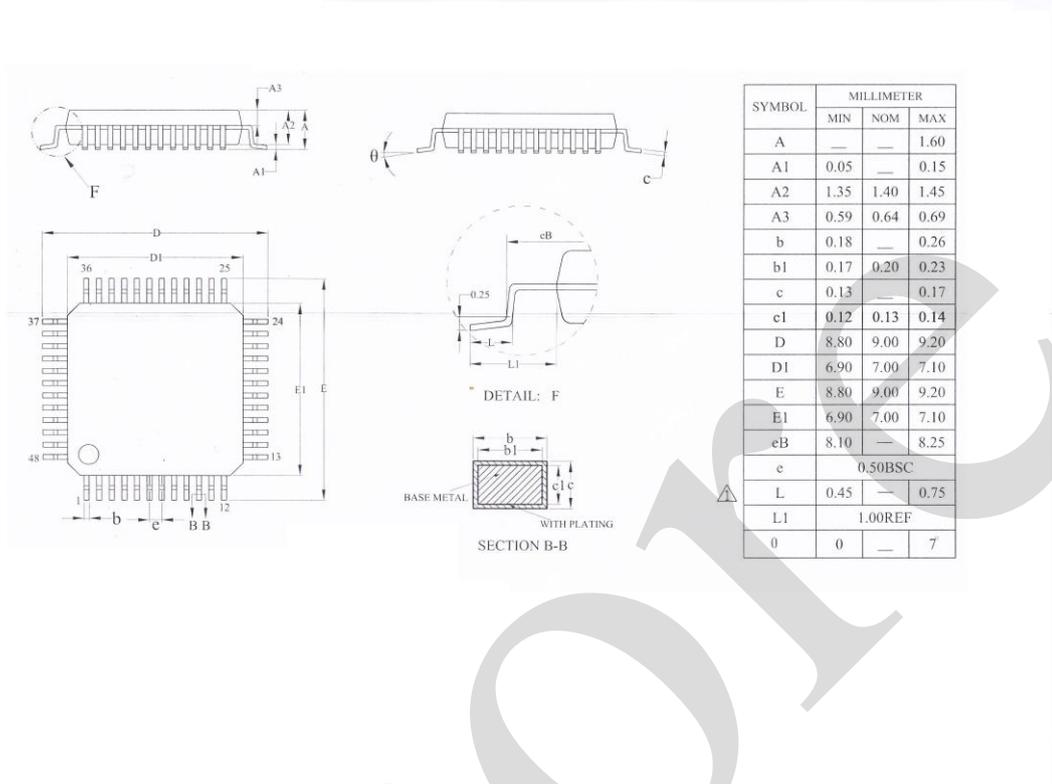
Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	—	—	—	NRST_EL	—	—	—	LOCK_EL
POR	1	1	1	1	1	1	1	0

位	字段	描述
4	NRST_EL	外部复位引脚功能选择位 0: 外部复位 1: 普通 IO
0	LOCK_EL	保密位 0: 保密位使能 1: 保密位不使能



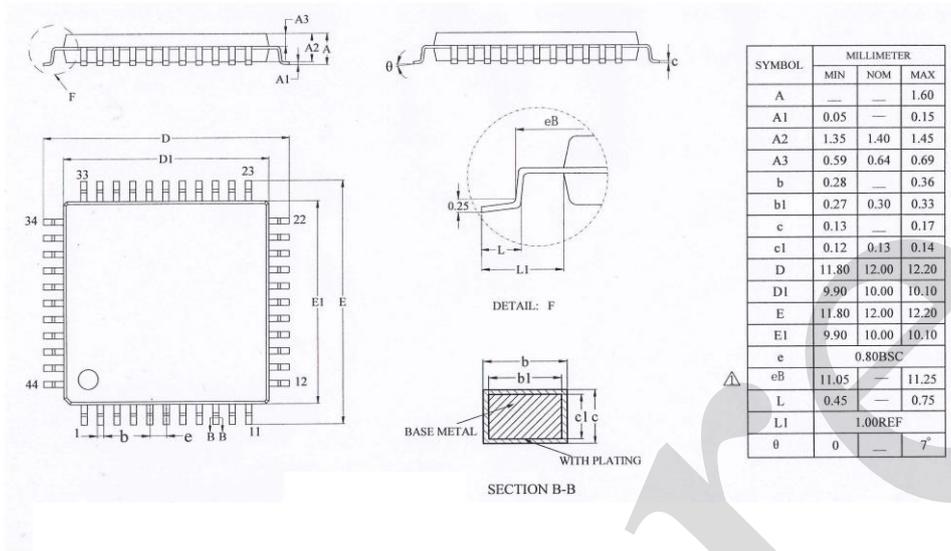
8、封装尺寸与外形图

8.1、LQFP48 外形图与封装尺寸





8.2、LQFP44 外形图与封装尺寸





9、声明及注意事项

9.1、产品中有毒有害物质或元素的名称及含量

部件名称	有毒有害物质或元素									
	铅 (Pb)	汞 (Hg)	镉 (Cd)	六价铬 (Cr (VI))	多溴联苯 (PB Bs)	多溴联苯醚 (PB DEs)	邻苯二甲酸二丁酯 (DBP)	邻苯二甲酸丁苄酯 (BBP)	邻苯二甲酸二(2-乙基己基)酯 (DEHP)	邻苯二甲酸二异丁酯 (DIBP)
引线框	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
塑封树脂	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
芯片	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
内引线	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
装片胶	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
说明	○: 表示该有毒有害物质或元素的含量在 SJ/T11363-2006 标准的检出限以下。 ×: 表示该有毒有害物质或元素的含量超出 SJ/T11363-2006 标准的限量要求。									

9.2、注意

在使用本产品之前建议仔细阅读本资料;

本资料中的信息如有变化, 恕不另行通知;

本资料仅供参考, 本公司不承担任何由此而引起的任何损失;

本公司也不承担任何在使用过程中引起的侵犯第三方专利或其它权利的责任。

X-ON Electronics

Largest Supplier of Electrical and Electronic Components

Click to view similar products for [32-bit Microcontrollers - MCU category](#):

Click to view products by [I-core manufacturer](#):

Other Similar products are found below :

[MCF51AC256AVFUE](#) [MCF51AC256BCFUE](#) [MCF51AC256BVFUE](#) [MB91F464AAPMC-GSE2](#) [R5S726B0D216FP#V0](#) [MB91F248PFV-GE1](#) [MB91243PFV-GS-136E1](#) [SAK-TC1782F-320F180HR BA](#) [TC364DP64F300WAAKXUMA1](#) [R5F566NNDDFP#30](#)
[R5F566NNDDFC#30](#) [R5F566NNDDBD#20](#) [MC96F8216ADBN](#) [A96G181HDN](#) [A96G140KNN](#) [A96G174FDN](#) [A31G213CL2N](#)
[A96G148KNN](#) [A96G174AEN](#) [AC33M3064TLBN-01](#) [V3s](#) [T3](#) [A40i-H](#) [V526](#) [A83T](#) [R11](#) [V851s](#) [A133](#) [V833](#) [F1C100S](#) [T3L](#) [T507](#) [A33](#)
[A63](#) [T113-i](#) [H616](#) [V853](#) [V533](#) [V536-H](#) [A64-H](#) [V831](#) [V3LP](#) [T113-S3](#) [F1C200S](#) [F133-A](#) [R128-S2](#) [ADUCM360BCPZ128-TR](#)
[APT32S003F8PT](#) [AT32F435VMT7](#) [AT32F435CGT7](#)