

单总线模拟量信号采集测试组合

M5S-AIA03020C4 测试组合

模拟量信号 0~20mA → TTL 数据 (精度 2%)

这是一款模拟量信号采集模块,插入测试基座可以直接接线使用,无需焊接。

更方便使用者连接树莓派,增加树莓派的信号采集功能。

测试基座

单总线模拟量采集模块





单总线光隔电流模拟量输入(DC 电流 , 6-7-8 脚) , 控制侧(TTL 电平数据, 1-3-4 脚)

	Control Side (控制侧 , 输出)						Dev	电				
型号	电压(1)	电流(1)	电源	精度	曲线	隔离	电压 (8)	电流(8)	电源	频响	路 索 引	
M5S-AIA03020C4	TTL数据	<5mA	3.3V	2%	线性	•		0~20mA	24V	0.2KH z	C4	
*更多型号可在商城内选购,需要更多信息请联系客服												







智达自动化 M5S-AIA03020C4

单总线模拟量模块

使用手册

www.zdauto.com

中山智达自动化科技有限公司

2019-10



目录

1.	. 概述	······1
	1.1 一般说明	1
	1.2 特性	2
	1.3 引脚排列	3
2.	. 命令及寄存器读写	
	2.1区分命令和寄存器的定义	
	2.2 命令一览	4
	2.3 寄存器一览	5
	2.4 数据校验方法	5
	2.5 单点通信时写命令	
	2.6 单点通信时写寄存器数据	
	2.7 单点通信时读寄存器数据	
3.	. 通信时序······	
	3.1 复位信号	
	3.2 主机发写时隙	
	3.3 主机发读时隙	
4.	. 电气特性及封装······	
	4.1 实物封装及 PCB 布局	
	4.2 接线图	
5.	. 应用案例	
	5.1 Raspberry	
6.	. 固件更新······	
	6.1 安装软件	
	6.2 STlink 接线······	23
	6.3 配置软件	



1. 概述

1.1 一般说明



图 1 M5S-AIA03020C4 实物

M5S-AIA03020C4 是一款 10 位分辨率的模拟量采集模块 , 0-20mA 的电流采集。

信息经过单线接口送入 M5S 或从 M5S 送出,因此从中央处理器到 M5S 通信仅需连接一条线。单线 读写和完成模拟量转换所需的电源是分开的,在控制侧需要供给 3.3V 电源(PIN3,VCC)用于单总线通信, 在设备侧需要供给 24V (PIN7, V+)用于模块正常工作。

每一个 M5S 的序列号(silicon serial number)可由用户自定义(出厂时为 0x00,可定制),因此 多个 M5S 可以存在于同一条单线总线上。在 IO 引脚数量紧张的情况下(如树莓派),可由一路引脚通过 寻序列号的方式,对多个 M5S 模块进行读写。



1.2 特性

- 1. 独特的单线接口,只需1个通信接口即可通信
- 2. 用户可自定义模块序列号
- 3. 多点 (multi-drop)能力使分布式模拟量检测应用得以简化,并解放某些场合 IO 数量紧张的情况
- 4. 不需要外部元件
- 5. 控制侧与设备侧光电隔离,符合工业电气安全标准
- 6. 简单 PCB 布线
- 7. M5S-AIA03020C4 测量范围从 0 至 20mA, 增量值为 0.02mA
- 8. 以 10 位数字值方式读出模拟值
- 9. 在1微秒(典型值)内把电压或电流变换为数字
- 10. 具有滤波器算法或其他扩展功能,用户可通过读写寄存器的方式操作
- 11. 用户可定义的,非易失性的模拟阀值告警设置
- 12. 告警搜索命令识别和寻址模拟值在编定的极限之外的器件(模拟值告警情况)
- 13. 应用范围包括恒温控制,工业系统,消费类产品,家电类产品或任何电控系统



1.3 引脚排列

Analog Input (OneWire, ISO.)



表1M5S-AIV03010C4,-AIA03020C4引脚表

引脚号	名称	描述
1	SIO	单总线 GPIO 脚
3	VCC	控制侧提供 3.0-5.5V 电压 (与 2 号脚连通)
4	VSS	控制侧 GND
5	SWIM	内核更新引脚(特定要求可选此引脚)
6	СОМ	设备侧 GND
7	VDD	模块供电:额定12VDC
8	DIO	设备侧接入输入电压或者输入电流



2. 命令及寄存器读写

2.1 区分命令和寄存器的定义

M5S-AIA03020C4 通信分写时隙和读时隙,写时隙分别有写命令、写寄存器、读寄存器,具体区别如表2。

高2位	低6位	类别	描述
00	命令号	写命令	低 6 位为对应的命令号,直接发命令号,再读回 8bit 校验码(命令号),模块作相应的响应。
01	寄存器号	读寄存器	低 6 位为要读取数据的寄存器地址,发寄存器地址后,进入读时隙读 16bit 数据,再进入读时序,读 8bit 的校验码(地址号+16bit 数据的高 8bit+16bit 数据的低 8bit)。
10	寄存器号	写寄存器	低 6 位为要写入数据的寄存器地址,发命寄存器地址后,进入写时隙写 16bit 数据和 8bit 校验码(地址号+16bit 数据的高 8bit+16bit 数据的低 8bit),然后进入读时隙, 读回 8bit 校验码。

表 2 M5S-AIA03020C4 写时隙区别表

2.2 命令一览

表 3 M5S-AIA03020C4 命令表

命令号	功能	描述
0x3F	启动模块,模块	刚上电时模块不会工作,需要发送此命令激活。
	进入工作	
0x3E	关闭模块,模块	当工作完成后,可发此命令让模块停止工作,减少能耗。
	退出工作	
0x3D	启动快速读模式	让模块进入快速读模式,在该模式下,只能读 0x3F 寄存器,不能写或读其他寄存器,且在
	(仅限 AI 模块)	读 0x3F 寄存器时,不用输入地址号。
0x3C	关闭快速读模式	退出快速读模式。
	(仅限 AI 模块)	

注:发送命令号时,高2位是00,低6位为命令号。

2.3 寄存器一览

表 4 M5S-AIA03020C4 寄存器表

寄存器号	功能	描述
0x3F	瞬时采集到的模拟量值的	存储瞬时采集到的模拟量值 , 范围为 0-1024.
	高2位	
0x01	版本号	模块版本号 Vx.y x=高 8 位 , y=低 8 位

注:读寄存器号时,高2位是01,低6位为寄存器号。写寄存器号时,高2位是10,低6位为寄存器号。

2.4 数据校验方法

M5S 读取数据或设置数据都要校验,具体如下:

1.写1字节命令后,读回1字节数据,若读回的数等于命令号,则写命令成功。

2.向寄存器写入数据时,要先将3字节(顺序:1字节寄存器号,2字节数据(高位在前))做 CRC 校验,

得出 CRC 校验码。然后再将这 4 字节按寄存器号-数据高位-数据低位-CRC 校验码的顺序发送给 M5S,

再读回1字节数据,若读回的数据等于CRC校验码则向寄存器写入数据成功。

3.读取寄存器中的数据时,先写1字节寄存器号(要读出的寄存器),再读回3个字节(数据高位-数据低

位-CRC 校验码),然后将 3 个字节做 CRC 校验(数据高位-数据低位-寄存器地址)得到 CRC1,若 CRC1 等于读回的 CRC 值,则读出成功。



2.5 单点通信时写命令



图 3 M5S-AIA03020C4 单点通信写命令流程图



```
写命令例程如下:
int ZD_M5S_send_nCmd( int nPin, int nCmd )
{
    int crc, cnt, t;
    cnt = 10;
    while( cnt-- )
    {
        if( nCmd == 0x3C )
            ZD_ONE_WIRE_BUS_Rst( nPin, 200 );
                                                             // Delay 2 ms
        else
            ZD_ONE_WIRE_BUS_Rst( nPin, 50 );
                                                             // Delay 500us
        if( ZD_ONE_WIRE_BUS_Check( nPin ) )
        {
#if DEBUG_MSG
            printf( "fail send nCmd no M5S\r\n" );
#endif
//Module exiting fast mode failed, it should be restarted
       if( ( cnt <= 1 ) && (nCmd == 0x3C) )
        {
            cnt = 10;
            nCmd = 0x3F;
        }
            continue;
        }
        ZD_ONE_WIRE_BUS_Write_Byte( nPin, nCmd );
        crc = ZD_ONE_WIRE_BUS_Read_Byte( nPin );
        if( crc != nCmd )
        {
#if DEBUG_MSG
            printf( "fail send nCmd error crc\r\n" );
#endif
            continue;
       }
        break;
   }
    if( cnt \leq 0 ) return -1;
    return 0;
}
```



2.6 单点通信时写寄存器数据



图 3 M5S-AIA03020C4 单点通信写寄存器数据流程图



写寄存器数据例程如下:

```
int ZD_M5S_set_value( int nPin, int add, int value )
{
    int crc, crc1, cnt;
    unsigned char crcbuf[3];
    cnt = 10;
    crcbuf[0] = (0xFF \& (value >> 8));
    \operatorname{crcbuf}[1] = (\operatorname{value \& 0xFF});
    crcbuf[2] = add;
    crc = cal crc table( crcbuf, 3 );
    while( cnt-- )
    {
         ZD_ONE_WIRE_BUS_Rst( nPin, 50 );
                                                                          // Delay 500 us
         if( ZD_ONE_WIRE_BUS_Check( nPin ) )
          {
#if DEBUG_MSG
              printf( "fail set value no M5S\r\n" );
#endif
              continue;
         }
         ZD_ONE_WIRE_BUS_Write_Byte( nPin, ( add | 0x80 ) );
         ZD_ONE_WIRE_BUS_Write_Byte( nPin, (value >> 8));
         ZD_ONE_WIRE_BUS_Write_Byte( nPin, ( value & 0xFF ) );
         ZD_ONE_WIRE_BUS_Write_Byte( nPin, crc );
         crc1 = ZD_ONE_WIRE_BUS_Read_Byte( nPin );
         if( \operatorname{crc1} = \operatorname{crc} )
         {
#if DEBUG_MSG
              printf( "fail set value error crc\r\n" );
#endif
              continue;
         }
         break;
    }
    if( cnt <= 0 ) return -1;
    return 0;
}
```



2.7 单点通信时读寄存器数据



图 3 M5S-AIA03020C4 单点通信写寄存器数据流程图



// Delay 500 us

读寄存器数据例程如下: int ZD_M5S_get_value(int nPin, int add) { int crc, crc1, cnt, value; unsigned char crcbuf[3]; cnt = 10;while(cnt--) { ZD_ONE_WIRE_BUS_Rst(nPin, 50); if(ZD_ONE_WIRE_BUS_Check(nPin)) { #if DEBUG_MSG printf("fail get value no M5S\r\n"); #endif continue; } ZD_ONE_WIRE_BUS_Write_Byte(nPin, (add | 0x40)); value = ZD_ONE_WIRE_BUS_Read_Byte(nPin); value <<= 8; value |= ZD_ONE_WIRE_BUS_Read_Byte(nPin); crc1 = ZD_ONE_WIRE_BUS_Read_Byte(nPin); crcbuf[0] = (0xFF & (value >> 8)); $\operatorname{crcbuf}[1] = (\operatorname{value \& 0xFF});$ crcbuf[2] = add; crc = cal_crc_table(crcbuf, 3); if(crc != crc1) { #if DEBUG_MSG printf("fail get value error crc\r\n"); #endif continue; } break;

}

```
if( cnt <= 0 ) return -1;
return value;</pre>
```

```
}
```



3. 通信时序

3.1 复位信号



图 3 M5S-AIA03020C4 复位信号时序图

主机先拉低 480-1200us 的低电平, 然后释放总线 25-60us, M5S 会拉低 10-20us 的低电平 响应给主机,再保持高电平。主机成功收到响应后,跟随通过写时隙对 M5S 操作。



```
复位信号和检测是否存在模块的函数如下:
//-----
// brief: Generate a high level reset signal at any time, in units of 1us
// Function name: void ZD ONE WRIE BUS Rst( int num, int time )
// Param: Pinnum Raspberry Pi GPIO pin, corresponding to the wiring number, time: Reset time
// retval: None
// other : This function is used up to call ZD ONE WRIE BUS Check()1us
//
// Revision time : 2018/6/11
//-----
void ZD_ONE_WRIE_BUS_Rst( int num, int time )
{
   int retry = time;
   ONE WRIE BUS IO OUT( num ); //Set the communication pin to the output state
   ONE WRIE BUS OUT( num, 0 ); //Pull pin low
   while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
                                    //Delay 1000us
   ONE WRIE BUS OUT( num, 1 ); //Pull high pin
}
//------
// brief: Check if the M5S sends a presence signal
// Function name: int ZD_ONE_WRIE_BUS_Check( int num )
// Param: Pinnum Raspberry Pi GPIO pin, corresponding to the wiring number
// retval: 0: Yes 1: No
// other : This function is used up to call ZD ONE WRIE BUS Check()1us
//
// Revision time : 2018/6/11
//-----
int ZD_ONE_WRIE_BUS_Check( int num )
{
   int retry = 0;
   ONE WRIE BUS IO IN( num ); // Set the communication pin to the input state
   while( ONE_WRIE_BUS_IN( num ) && retry < 350 )
   £
       retry++;
       delayMicroseconds(1);
   };
   if( retry >= 350 )
   {
#if debug //-----
        printf( "fail Check 1------ \r\n" );
        //-----
#endif
       return 1;
   }
```

M5S-AIA03020C4



```
//-----
// brief: Check if the M5S sends a presence signal
// Function name: int ZD ONE WRIE BUS Check( int num )
// Param: Pinnum Raspberry Pi GPIO pin, corresponding to the wiring number
// retval: 0: Yes 1: No
// other : This function is used up to call ZD ONE WRIE BUS Check()1us
//
// Revision time : 2018/6/11
//-----
int ZD_ONE_WRIE_BUS_Check( int num )
{
   int retry = 0;
   ONE WRIE BUS IO IN( num ); // Set the communication pin to the input state
   while( ONE_WRIE_BUS_IN( num ) && retry < 350 )
   {
       retry++;
       delayMicroseconds(1);
   };
   if( retry >= 350 )
   {
#if debug //-----
        printf( "fail Check 1------ \r\n" );
        //-----
#endif
       return 1;
   }
   else retry = 0;
   while( !ONE_WRIE_BUS_IN( num ) && retry < 350 )
   {
       retry++;
       delayMicroseconds(1);
   };
   if( retry >= 300 )
   {
#if debug //-----
        printf( "fail Check 2------ \r\n" );
#endif
        //-----
       return 1;
   }
   retry = 70;
   while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
   return 0;
}
```



3.2 主机发写时隙



平时间不能超过130us,否则为无效信号。



主机写时隙写入 1byte 例程如下:

```
//-----
                            -----
// brief: Write one byte of M5S
// Function name: void ZD_ONE_WRIE_BUS_Write_Byte( int num , int dat )
// Param: Pinnum:Raspberry Pi GPIO pin, corresponding to the wiring number dat:Byte written
// retval: None
// other : Low starting
//
// Revision time : 2018/6/11
//-----
void ZD_ONE_WRIE_BUS_Write_Byte( int num , int dat )
{
    int j;
    int testb;
    int retry;
    ONE WRIE BUS IO OUT( num );
    for( j = 1; j <= 8; j++ )
    £
        testb = dat & 0x01;
        dat = dat >> 1;
        if( testb )
        {
            ONE_WRIE_BUS_OUT( num, 0 ); // Write 1
            retry = 10;
            while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
            ONE_WRIE_BUS_OUT( num, 1 );
            retry = 70;
            while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
        }
        else
        {
            ONE WRIE BUS OUT( num, 0 ); // Write 0
            retry = 60;
            while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
            ONE_WRIE_BUS_OUT( num, 1 );
            retry = 50;
            while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
        }
    }
}
```



3.3 主机发读时隙



图 5 M5S-AIA03020C4 读 "0" "1" 信号时序图

主机向 M5S 先拉低总线 10-30us 后,释放总线,然后如果要读的数为"0"则 M5S 拉低总线 40-90us,然后在保持高电平。

主机向 M5S 先拉低总线 10-30us 后,释放总线,然后如果要读的数为"1"则 M5S 保持高电平 40-60us。

M5S 会在主线拉低电平后计算低电平时间是否保持 30us,是则开始读数。且低电平时间不能超过 130us,否则为无效信号。要读的数如果为"0",M5S 会在总线释放后拉低总线,否则保持总线高电平。



```
主机读时隙读入 1bit 和 1byte 的例程:
//-----
// brief: Read a byte from M5S
// Function name: int ZD_ONE_WRIE_BUS_Read_Byte( int num )
// Param: Pinnum Raspberry Pi GPIO pin, corresponding to the wiring number
// retval: Byte to read
// other : M5S is low starting
//
// Revision time : 2018/6/11
//-----
int ZD_ONE_WRIE_BUS_Read_Byte( int num )
{
   int i, j, dat;
   dat = 0;
   for( i = 1; i <= 8; i++ )
    £
       j = ZD ONE WRIE BUS Read Bit( num );
       dat = (j << 7) | (dat >> 1);
   }
   return dat;
}
//-----
// brief: Read a bit from M5S
// Function name: int ZD ONE WRIE BUS Read Bit( int num )
// Param: Pinnum Raspberry Pi GPIO pin, corresponding to the wiring number
// retval: Number to read
// other :
//
// Revision time : 2018/6/11
//-----
int ZD_ONE_WRIE_BUS_Read_Bit( int num )
{
int data;
   int retry;
   ONE WRIE BUS IO OUT( num );
                                    //Set the communication pin to the output state
   ONE_WRIE_BUS_OUT( num, 0 );
                                    //Pull down
   retry = 10;
   while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
   ONE WRIE BUS IO IN( num );
                                    //Set the communication pin to the input state
   retry = 20;
   while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
   if( ONE_WRIE_BUS_IN( num ) )
    {
```



```
data = 1; //Detect communication pin level
retry = 50;
while( retry-- )delayMicroseconds( 1 );
}
else
{
    data = 0;
    retry = 90;
    while( retry-- )delayMicroseconds( 1 ); //Delay 90us
}
```

```
return data;
```

}



4. 电气特性及封装

4.1 实物封装及 PCB 布局



图 6 M5S-AIA03020C4 外形尺寸 , 接线图和 PC 板布局图

4.2 接线图



5. 应用案例

5.1 Raspberry

1.在 linux 环境下安装 wiringPi 库(C语言运行脚本),步骤如下:

如果在你的平台上还没有安装 GIT 工具,可以输入以下命令:

sudo apt-get install git-core

如果在这个过程中出现错误,尝试更新软件,例如输入以下指令:

sudo apt-get update

sudo apt-get upgrade

紧接着可以通过 GIT 获得 wiringPi 的源代码

git clone git://git.drogon.net/wiringPi

若需要更新 wiringPi。

cd wiringPi

git pull origin

进入 wiringPi 目录并安装 wiringPi

cd wiringPi

./build

build 脚本会帮助你编译和安装 wiringPi



2.将 M5S/Sample 下的 M5Sv1.6-English 文件发送到树莓派, 文件在 linux 目录如下:

			M5S					
<u>E</u> dit <u>V</u> iew <u>B</u> ookmarks <u>G</u> o	o Too <u>l</u> s	<u>H</u> elp						
ኇ 🗸 💮 🛜 🚺 /hom	ne/pi/wirii	ngPi/M5S						
tory Tree	~							
Pictures	^	~						
Public		M5S	one_wrie_bu s_m5s.c	one_wrie_bu s_m5s.h	one_wrie_bu s_m5s.o	test.c	test.o	
python_games								
Templates								
I Videos								

3.打开命令终端输入:

cd wiringPi

cd M5Sv1.6-English

gcc -c test.o

gcc -c one_wrie_bus_m5s.c

gcc test.o one_wrie_bus_m5s.o -o M5S -l wiringPi

sudo ./M5S

运行程序。



6. 固件更新

- 6.1 安装软件
 - 1、软件目录在 M5S/tool 中, 解压 en.stvp-stm8。
 - 2、解压后点击安装。

6.2 STlink 接线





M5S的引脚号	连接说明
5	STlink_SWIM
6	STlink_GND 和 GNV
7	12V



6.3 配置软件

打开烧写软件, ST Visual Programmer (刚刚安装完成的软件),选择 STMS001J3 芯片。

如下图。

🕅 no project - STVP	C	41078.0.0.0.0.0.0						
File Edit Project Copfigure Read Program Verify Frase Blank-Check View Help								
🗟 📽 😫 🖻 🔉 (STX85001J3 💽 🔺 🖗 🚸 🚸 🐲 🔺 🚸 🚸	* *							
Image: state								
	00		-					
PROGRAM MEMORY (DATA MEMORY) OPTION BYTE /								
<pre>X Verify after programming is ON Clear memory before loading a file is ON Display a populy window one man server or wret is ON Log activity is OFF Redevement of the server or wret is ON USB with STM8500133 plugged in and SVIM protocol). Werify after programming is ON Clear memory before loading a file is ON Escae dwice memory before programming (when available) is OFF Log activity is OFF Clear memory before programming (when available) is OFF Log activity is OFF Clear memory before programming (when available) is OFF Log activity is OFF Clear memory before programming (when available) is OFF Log activity is OFF Clear memory before boding a file is ON.</pre>								
Ready		@ <0x008000> ST-LINK	STM8S001J3 SWIM					

然后 File-open 选择 M5Sv1.7.s19 文件,导入固件。

然后设置 ROP 为 Read Out Protection ON,再设置 AFR2 为 Port C4 Alternate

no project - STVP	AD	Constant of the local division of the local	4.78	#100-14-16-16-16	and the second second	and the second second			l	- • · ×
<u>File Edit Project Cor</u>	nfigure <u>R</u> ead <u>P</u> rogram	m <u>V</u> erify Er <u>a</u> se <u>B</u> lank-Check View <u>H</u> elp								
🛛 🖬 📽 🛸 🖪 🖻	🔅 STH8S001J3	🖃 🔺 🏘 🏘 🚸 🖉	* * * *							
PROJECT:	Value AA 00 04 00	00 00								
no project	L.									
CONFIGURATIO	BOP	Read Out	Protection ON							î
Hardware: ST-I										
Programming ac	UBC bit7	0								
Device name: S	UBC bit5	ő								
FOIC. 03B	UBC bit4	0								
PROGRAM MEMO	UBC bit3	0								
[0x008000 - 0x	UBC bit2	0								
File: 单总线m5s_/	IBC bit0	0								=
Programmed	000 0100	<u>,</u>								
Memory checksu	AFE7	AFR7 Alt	ernate Function Rema	pping inactive						
DATA NEMORY	AFRS	Reserved								
[0x004000 - 0x	AFR4	AFR4 A1+	ernate Function Rens	oning inactive						
No File	AFR3	AFR3 Alt	ernate Function Rema	pping inactive						
Programmed	AFR2	Port C4	Alternate Function =	AIN2						
Memory checksu	AFRI	APRI AL	ernate Function Kema	pping inactive						
OPTION BYTE :	AP20	APRO ALC	ernate Function Kema	pping inactive		i•				
No File	HSITRIM	3 bit or	-the-fly trimming							
Programmed	LSI_EN	LSI Cloc	k not available as C	PU clock source						
Option byte 0:	IWDG_HW	Independ	ant Watchdog activat	ed by Software						
Option byte 2:	WIDG WALT	findow B	atchdog activated by	f WVDG antime						
Option byte 3:	THIN AND	Bo Aeset	generated on AALI 1	I MBDG active						
Option byte 4:	EXTCLE	External	Crystal connected t	 OSCIN/OSCOUT 						~
Option byte 5:	•									
neatory checksd +										
· · ·	\PROGRAM MEMOR	YADATA MEMORY & OPTION BYTE /								
× > Verifying DATA MEMO	RY area									*
Cut Version and Revis	ion of device: 1.2									
< DATA MEMORY success	fully verified.									
> Programming OPTION	BYTE area									
Cut Version and Revis	ion of device: 1.2									
< OPTION BYTE program	ming completed.									
Verifying OPTION BY	TE area									
Cut Version and Revis	ion of device: 1.2									=
< OPTION BYTE success	fully verified.									
										-
					1	© <unknown></unknown>	ST-LINK	STM8S001J3	SWIM	
ll.								,21110500135		

Function = AIN2。如下图。

然后按 Progarm-All tabs 下载固件,完成更新。如下图。

M5S-AIA03020C4

💿 ZDAUTO)°
----------	----

M no project - STVP										
File Edit Project Configure Read Program Verify Ergse Blank-Check View Help										
🗍 🖬 📽 🛸 🕼 🖬 🗍	A STM85001J3	• • • • • • • • • • • • • • • • • •								
PROJECT :	Value AA 00 04 00	00 00								
no project	Name	Description								
CONFIGURATIO	ROP	Read Out Protection ON								
Hardvare: ST-I	100 1447									
Programming ac	UBC bit6	0								
Port: USB	UBC bit5	0								
	UBC bit4	0								
PROGRAM MEMO	UBC bit2	ő								
File: 单句线a5s /	UBC bit1	0				=				
Programed	UBC bit0	0 :•								
Memory checksu	AFR7	AFE7 Alternate Function Remapping ina	tive							
DIEL VENODE E	AFR6	Reserved								
DATA REBURY :	AFR5	Reserved								
No File	AFR9	AFR4 Alternate Function Remapping ins AFR3 Alternate Function Remapping ins	ctive							
Programmed	AFR2	Fort C4 Alternate Function = AIN2								
Memory checksu	AFR1	AFR1 Alternate Function Remapping ina	ctive							
OPTION BYTE :	AFRO	AFRU Alternate Function Kemapping ina	ctive							
No File	HSITRIM	3 bit on-the-fly trinning								
Programmed	LSI_EN	LSI Clock not available as CPU clock	source							
Option byte 1	IWDG_HW	Independant Watchdog activated by Sof	tware							
Option byte 2:	WDG HALT	No Reset generated on HALT if WNDG ac	live							
Option byte 3:										
Option byte 4:	EXTCLK	External Crystal connected to OSCIN/O	SCOUT			-				
Memory checksu -	•		m			•				
<	PROGRAM MEMOR	Y) DATA MEMORY) OPTION BYTE/								
X Verifying Data MEMO	RT area									
Cut Version and Revis	ion of device: 1.2					<u>^</u>				
C DATA UNDER VIOLATING DI VITATI DI VILLA VILL										
> Programming OPTION	BYTE area									
Cut Version and Revis:	ion of device: 1.2									
<pre>< OPTION BYTE programming completed.</pre>										
> Verifying OPTION BY	Verifying OPTION BITE area									
Cut Version and Revis	Cut Varsion and Revision of device: 1.2									
< OPTION BYTE success:	fully verified.									
						*				
Ready			@ <unknown></unknown>	ST-LINK	STM8S001J3	SWIM				

下载时会弹出如下图的对话框,按是即可。

no project - STVP		1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	10.00						
Ele Edit Project Configure Read Program Verify Ergse Blank-Check View Help									
😂 🛸 🕾 🖕 🕼 🖕	🏟 STH85001J3	3 🚽 🗼 🏘 🖗 🦛 🗯 🔺 🖉 🔅							
PROJECT:	Value AA 00 04	4 00 00 00							
CONFIGURATIO	Nane ROP	Description Read Out Protection ON		^					
Hardware: ST-L Programming a C Programming a C Programming a C Programming a C Programming a C Manager a C Programming a C Pro	UBC 5147 UBC 5145 UBC 5145 UBC 5144 UBC 5141 UBC 5141 UBC 5141 UBC 5141 UBC 5141 UBC 5140 AFR AFR AFR AFR AFR AFR AFR AFR AFR AFR	Warning : You are about to set the "READ OUT PROTECTION" option Once this option is programmed, you will no more be able to READ the contents of the chip. Do you want to continue ? EXVENTE CRYVEL COMPLETE TO DOCUMENT TO MORY (DATA MEMORY), OPTION BYTE		•					
A C PROGRAM MEMORY succ	essfully verified			A					
Programming DATA H Cut Version and Revis (DATA NEWDORT program > Verifying DATA HENO Cut Version and Revis > Programming OPTION Cut Version and Revis	HEMORY area sion of device: 1.2 weing completed. RFT area sion of device: 1.2 sfully verified. A BYTE area sion of device: 1.2	2		ļ					
		0 % @ <unknown> ST-LINK</unknown>	STM8S001J3	SWIM					

X-ON Electronics

Largest Supplier of Electrical and Electronic Components

Click to view similar products for Single Board Computers category:

Click to view products by ZDAUTO manufacturer:

Other Similar products are found below :

MANO882VPGGA-H81 SSD3200W-S-SLC-INN AmITX-SL-G-Q170 IB100 MVME61006E-2173R 20-101-0738 PCE-4128G2-00A1E RSB-4220CS-MCA1E SHB230DGGA-RC IB909AF-5650 AmITX-BT-I-E3815 PICO841VGA-E3827 IMB210VGGA MI981AF RSB-4221CS-MCA1E PCE-9228G2I-00A1E IB915F-3955 IB909F-5010 MI958F-16C UPS-P-8G-64GB-PACK S2600WFT IB915AF-6300 S2600STB BBS2600BPS IB915F-6100 Nit6QP_MAX MI990VF-X28-E MI990VF-6820 MI991AF-C236 94AC6636 BANANA PI BPI-M4 BLKNUC7I3DNHNC1978015 BLKNUC7I5DNK1E 960791 IOT-LS1012A-OXALIS NITX-300-ET-DVI 94AC6633 A33-OLINUXINO-N8G A64-OLINUXINO-1GE16GW A20-SOM-E16GS16M A20-SOM204-1G-M EMB-APL1-A10-3350-F1-LV PICO-APL1-A10-F001 PICO-APL4-A10-F003 ODYSSEY - STM32MP157C BOARD WITH SOM BEAGLEBONE GREEN GATEWAY DEV BOARD ODYSSEY - X86J4105864 8GB RAM 64GB EMMC ODYSSEY -X86J4105864 8GB/64GB ENTERPRISE VISIONDK-STM32MP1 V.1.0 VISIONDK-6ULL V.2.0 VISIONDK-8MMINI V.1.0