

## サイプレスはインフィニオン テクノロジーズになりました

この表紙に続く文書には「サイプレス」と表記されていますが、これは同社が最初にこの製品を開発したからです。新規および既存のお客様いずれに対しても、引き続きインフィニオンがラインアップの一部として当該製品をご提供いたします。

## 文書の内容の継続性

下記製品がインフィニオンの製品ラインアップの一部として提供されたとしても、それを理由としてこの文書に変更が加わることはありません。今後も適宜改訂は行いますが、変更があった場合は文書の履歴ページでお知らせします。

## 注文時の部品番号の継続性

インフィニオンは既存の部品番号を引き続きサポートします。ご注文の際は、データシート記載の注文部品番号をこれまで通りご利用下さい。



本ドキュメントは Cypress (サイプレス) 製品に関する情報が記載されております。本ドキュメントには、「MB」から始まるシリーズ名、品名およびオーダ型格が記載されておりますが、これらはすべて「CY」から始まるシリーズ名、品名およびオーダ型格として、新規および既存のお客様に引き続き提供してまいります。

### オーダ型格の調べ方について

1. [www.cypress.com/pcn](http://www.cypress.com/pcn)にアクセスしてください。
2. SEARCH PCNS フィールドに、オーダ型格などのキーワードを入力し、「Apply」をクリックしてください。
3. 該当するタイトル(Title)をクリックしてください。
4. 「Affected Parts List」ファイルを開いてください。  
当該ファイルに記載されている各種変更情報をご利用ください。

### 詳しいお問い合わせ先

Cypress 製品およびそのソリューションの詳細につきましては、お近くの営業所へお問い合わせください。

### サイプレスについて

サイプレスは、世界で最も革新的な車載や産業機器、スマート家電、民生機器および医療機器製品向けに、最先端の組み込みシステム ソリューションを提供するリーディングカンパニーです。サイプレスのマイクロコントローラーや、アナログ IC、ワイヤレスおよび USB ベースのコネクティビティ ソリューション、高い信頼性と高性能を提供するメモリ製品は、各種機器メーカーの差異化製品の開発と早期市場参入を支援します。サイプレスは、ベストクラスのサポートと開発リソースをグローバルに提供することで、彼らが従来市場を破壊しまったく新しい製品カテゴリを歴史的なスピードで市場投入できるよう支援します。詳細はサイプレスのウェブサイト ([japan.cypress.com](http://japan.cypress.com)) をご覧ください。

MB9A1A0N シリーズは、低消費電力モードと低コストを求める組込み制御用途向けに設計された、高集積 32 ビットマイクロコントローラです。本シリーズは、CPU に Arm Cortex-M3 プロセッサを搭載し、フラッシュメモリおよび SRAM のオンチップメモリとともに、周辺機能として、モータ制御用タイマ、A/D コンバータ、D/A コンバータ、各種通信インタフェース(UART, CSIO, I<sup>2</sup>C)により構成されます。『FM3 ファミリー パリフェラルマニュアル』において、このデータシートに記載されている製品は、TYPE7 製品に分類されます。

## 特長

### 32 ビット Arm Cortex-M3 コア

- プロセッサ版数: r2p1
- 最大動作周波数: 20 MHz
- ネスト型ベクタ割込みコントローラ(NVIC): 1 チャンネルの NMI (ノンマスカブル割込み)と 32 チャンネルの周辺割込みに対応。8 の割込み優先度レベルを設定できます。
- 24 ビットシステムタイマ(Sys Tick): OS タスク管理用のシステムタイマです。

### オンチップメモリ

#### [フラッシュメモリ]

- 最大 128 K バイト
- リードサイクル: 0 ウェイトサイクル
- コード保護用セキュリティ機能

#### [SRAM]

本シリーズのオンチップ SRAM は、Cortex-M3 コアの System バスに接続されます。

- SRAM1: 最大 16 K バイト

### マルチファンクションシリアルインタフェース(最大 8 チャンネル)

チャンネルごとに動作モードを次の中から選択できます。

- UART
- CSIO
- I<sup>2</sup>C

#### [UART]

- 全二重ダブルバッファ
- パリティあり/なし選択可能
- 専用ボーレートジェネレータ内蔵
- 外部クロックをシリアルクロックとして使用可能
- 豊富なエラー検出機能(パリティエラー、フレーミングエラー、オーバーランエラー)

#### [CSIO]

- 全二重ダブルバッファ
- 専用ボーレートジェネレータ内蔵
- オーバーランエラー検出機能

#### [I<sup>2</sup>C]

Standard-mode (最大 100 kbps)/ Fast-mode (最大 400 kbps)に対応

### A/D コンバータ(最大 16 チャンネル)

#### [12 ビット A/D コンバータ]

- 逐次比較型
- 変換時間: 最小 1.0 μs
- 優先変換可能(2 レベルの優先度)
- スキャン変換モード
- 変換データ格納用 FIFO 搭載(スキャン変換用: 16 段, 優先変換用: 4 段)

### D/A コンバータ(最大 2 チャンネル)

- R-2R 型
- 10 ビット分解能

### ベースタイマ(最大 8 チャンネル)

チャンネルごとに動作モードを次の中から選択できます。

- 16 ビット PWM タイマ
- 16 ビット PPG タイマ
- 16/32 ビットリロードタイマ
- 16/32 ビット PWC タイマ

## 汎用 I/O ポート

本シリーズは、端子が周辺機能に使用されていない場合、汎用 I/O ポートとして使用できます。また、どの I/O ポートに周辺機能を割り当てるかを設定できるポートリロケート機能を搭載しています。

- 端子ごとにプルアップ制御可能
- 端子レベルを直接読出し可能
- ポートリロケート機能
- 最大 84 本の汎用高速 I/O ポート@100 pin Package
- 一部のポートは 5V トレラント対応  
該当する端子については「4 端子機能一覧」と「5 入出力回路形式」を参照してください。

## 多機能タイマ

多機能タイマは、次のブロックで構成されます。

- 16 ビットフリーランタイム×3 チャンネル
- インプットキャプチャ×4 チャンネル
- アウトプットコンペア×6 チャンネル
- A/D 起動コンペア×1 チャンネル
- 波形ジェネレータ×3 チャンネル
- 16 ビット PPG タイマ×3 チャンネル

IGBT モード搭載

モータ制御を実現するために次の機能を用意しています。

- PWM 信号出力機能
- DC チョップパルス出力機能
- デッドタイム機能
- インプットキャプチャ機能
- A/D コンバータ起動機能
- DTIF (モータ緊急停止) 割り込み機能

## HDMI-CEC/リモコン受信(最大 2 チャンネル)

### HDMI-CEC 受信/リモコン受信

- 以下の規格に対応した動作モードを選択可能
  - SIRCS
  - NEC/家電協
  - HDMI-CEC
- スタートビット、データビットの検出タイミングを調整可能
- ノイズフィルタ搭載

## HDMI-CEC 送信

- シグナルフリーを判定してヘッダブロックの自動送信
- アービトラージョンロストを検出してステータス割り込みを発生
- 1 バイトデータの設定により START, EOM, ACK を自動生成して CEC 送信出力
- 1 ブロック(1 バイトのデータと EOM, ACK)を送信したときに送信ステータス割り込みを発生

## リアルタイムクロック(RTC: Real Time Clock)

00 年～99 年までの年/月/日/時/分/秒/曜日のカウントを行います。

- 日時指定(年/月/日/時/分)での割り込み機能、年/月/日/時/分だけの個別設定も可能
- 設定時間後/設定時間ごとのタイマ割り込み機能
- カウントを継続して時刻書換え可能
- うるう年の自動カウント

## 外部割り込み制御ユニット

- 外部割り込み入力端子: 最大 16 本
- ノンマスクابل割り込み(NMI)入力端子: 1 本

## ウォッチドッグタイマ(2 チャンネル)

ウォッチドッグタイマは、タイムアウト値に達すると割り込みまたはリセットを発生します。

本シリーズには、ハードウェアウォッチドッグとソフトウェアウォッチドッグの 2 つの異なるウォッチドッグがあります。

ハードウェアウォッチドッグタイマは内蔵低速 CR 発振で動作するため、RTC モード、ストップモード、ディープスタンバイ RTC モード、ディープスタンバイストップモード以外のすべての低消費電力モードで動作します。

## クロック/リセット

### [クロック]

5 種類のクロックソース(2 種類の外部発振, 2 種類の内蔵 CR 発振, メイン PLL)から選択できます。

- メインクロック: 4 MHz～20 MHz
- サブクロック: 32.768 kHz
- 内蔵高速 CR クロック: 4 MHz
- 内蔵低速 CR クロック: 100 kHz
- メイン PLL クロック

## [リセット]

- INITX 端子からのリセット要求
- 電源投入リセット
- ソフトウェアリセット
- ウォッチドッグタイマリセット
- 低電圧検出リセット
- クロックスーパーバイザリセット

## クロック監視機能(CSV : Clock Super Visor)

内蔵 CR 発振による生成クロックを用いて外部クロックの異常を監視します。

- 外部クロック異常(クロック停止)が検出されると、リセットがアサートされます。
- 外部周波数異常が検出されると、割込みまたはリセットがアサートされます。

## 低電圧検出機能(LVD : Low-Voltage Detect)

本シリーズは、2 段階で VCC 端子の電圧を監視します。設定した電圧より VCC 端子の電圧が下がった場合、低電圧検出機能により割込みまたはリセットが発生します。

- LVD1: 割込みによりエラーを報告
- LVD2: オートリセット動作

## 低消費電力モード

6 種類の低消費電力モードに対応しています。

- スリープ
  - タイマ
  - RTC
  - ストップ
  - ディープスタンバイ RTC
  - ディープスタンバイストップ
- バックアップレジスタ 16 バイト搭載

## デバッグ

シリアル・ワイヤ JTAG デバッグ・ポート (SWJ-DP)

## 電源

ワイドレンジ電圧対応 : VCC = 1.8 V ~ 5.5 V

## Table of Contents

特長 .....	1
1. 品種構成 .....	6
2. パッケージと品種対応 .....	7
3. 端子配列図 .....	8
4. 端子機能一覧 .....	12
5. 入出力回路形式 .....	31
6. 取扱上のご注意 .....	36
6.1 設計上の注意事項 .....	36
6.2 パッケージ実装上の注意事項 .....	37
6.3 使用環境に関する注意事項 .....	38
7. デバイス使用上の注意 .....	39
8. ブロックダイアグラム .....	41
9. メモリサイズ .....	42
10. メモリマップ .....	42
11. 各 CPU ステートにおける端子状態 .....	45
12. 電気的特性 .....	51
12.1 絶対最大定格 .....	51
12.2 推奨動作条件 .....	52
12.3 直流規格 .....	53
12.3.1 電流規格 .....	53
12.3.2 端子特性 .....	56
12.4 交流規格 .....	57
12.4.1 メインクロック入力規格 .....	57
12.4.2 サブクロック入力規格 .....	58
12.4.3 内蔵 CR 発振規格 .....	58
12.4.4 メイン PLL の使用条件 (PLL の入力クロックにメインクロックを使用) .....	59
12.4.5 メイン PLL の使用条件 (メイン PLL の入力クロックに内蔵高速 CR クロックを使用) .....	59
12.4.6 リセット入力規格 .....	60
12.4.7 パワーオンリセットタイミング .....	60
12.4.8 ベースタイマ入力タイミング .....	61
12.4.9 CSIO/UART タイミング .....	63
12.4.10 外部入力タイミング .....	71
12.4.11 I <sup>2</sup> C タイミング .....	72
12.4.12 JTAG タイミング .....	73

12.5	12 ビット A/D コンバータ .....	74
12.6	10 ビット D/A コンバータ .....	77
12.7	低電圧検出特性 .....	78
12.7.1	低電圧検出リセット .....	78
12.7.2	低電圧検出割込み .....	79
12.8	フラッシュメモリ書込み/消去特性 .....	81
12.8.1	書込み/消去時間 .....	81
12.8.2	書込みサイクルとデータ保持時間 .....	81
12.9	スタンバイ復帰時間 .....	82
12.9.1	復帰要因：割込み/WKUP .....	82
12.9.2	復帰要因：リセット .....	84
<b>13.</b>	<b>オーダ型格 .....</b>	<b>86</b>
<b>14.</b>	<b>パッケージ・外形寸法図 .....</b>	<b>87</b>
<b>15.</b>	<b>エラッタ .....</b>	<b>93</b>
15.1	影響を受ける型格 .....	93
15.2	認定の状況 .....	93
15.3	エラッタのまとめ .....	93
15.4	エラッタの詳細 .....	93
15.4.1	HDMI-CEC ポーリングメッセージの問題 .....	93
15.4.2	RTC 遅延の問題 .....	94
	<b>主な変更内容 .....</b>	<b>95</b>
	<b>改訂履歴 .....</b>	<b>96</b>
	<b>セールス、ソリューションおよび法律情報 .....</b>	<b>97</b>

## 1. 品種構成

### メモリサイズ

品種名		MB9AF1A1L/M/N	MB9AF1A2L/M/N
オンチップフラッシュメモリ		64 K バイト	128 K バイト
オンチップ SRAM	SRAM1	12 K バイト	16 K バイト

### ファンクション

品種名			MB9AF1A1L MB9AF1A2L	MB9AF1A1M MB9AF1A2M	MB9AF1A1N MB9AF1A2N
端子数			64	80	100
CPU			Cortex-M3		
周波数			20 MHz		
電源電圧範囲			1.8 V ~ 5.5 V		
マルチファンクション シリアルインタフェース (UART/CSIO/I <sup>2</sup> C)			8 ch. (最大)		
ベースタイマ (PWC/リロードタイマ/PWM/ PPG)			8 ch. (最大)		
多機能 タイマ	A/D 起動 コンペア	1 ch.	1 unit (最大)		
	インプット キャプチャ	4 ch.			
	フリーランタイマ	3 ch.			
	アウトプット コンペア	6 ch.			
	波形 ジェネレータ	3 ch.			
	PPG (IGBT モード搭載)	3 ch.			
HDMI-CEC/リモコン受信			2 ch. (最大)		
リアルタイムクロック(RTC)			1 unit		
ウォッチドッグタイマ			1 ch. (SW) + 1 ch. (HW)		
外部割込み			8 pin (最大)+ NMI × 1	11 pin (最大)+ NMI × 1	16 pin (最大)+ NMI × 1
汎用 I/O ポート			52 pin (最大)	67 pin (最大)	84 pin (最大)
12 ビット A/D コンバータ			9 ch. (1 unit)	12 ch. (1 unit)	16 ch. (1 unit)
10 ビット D/A コンバータ			2 ch. (最大)		
クロック異常検出機能(CSV)			Yes		
低電圧検出機能(LVD)			2 ch.		
内蔵 CR	高速		4 MHz		
	低速		100 kHz		
デバッグ機能			SWJ-DP		

#### <注意事項>

- 各製品に搭載される周辺機能の信号は、パッケージの端子数制限により、すべて割り当ててはできません。ご使用される機能に応じて、I/O ポートのポートリロケート機能を用いて、端子を割り当ててください。内蔵 CR の精度については『12 電気的特性 12.4 交流規格 12.4.3 内蔵 CR 発振規格』を参照してください。



## 2. パッケージと品種対応

パッケージ \ 品種名	MB9AF1A1L MB9AF1A2L	MB9AF1A1M MB9AF1A2M	MB9AF1A1N MB9AF1A2N
LQFP: LQD064 (0.5 mm pitch)	○	-	-
LQFP: LQG064 (0.65 mm pitch)	○	-	-
LQFP: LQH080 (0.5 mm pitch)	-	○	-
LQFP: LQJ080 (0.65 mm pitch)	-	○	-
LQFP: LQI100 (0.5 mm pitch)	-	-	○
QFP: PQH100 (0.65 mm pitch)	-	-	○

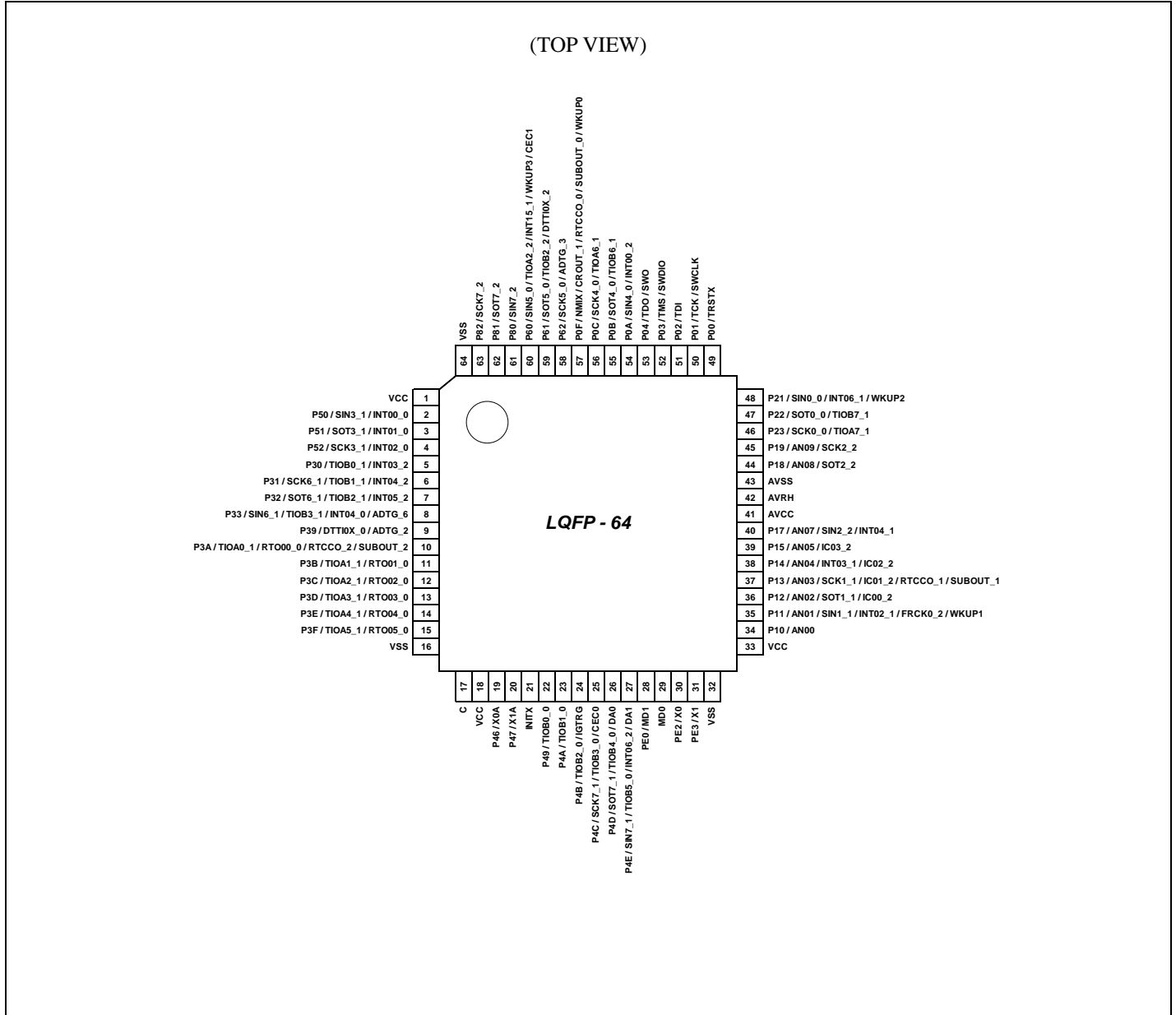
○: 対応

### <注意事項>

- 各パッケージの詳細は「14. パッケージ・外形寸法図」を参照してください。

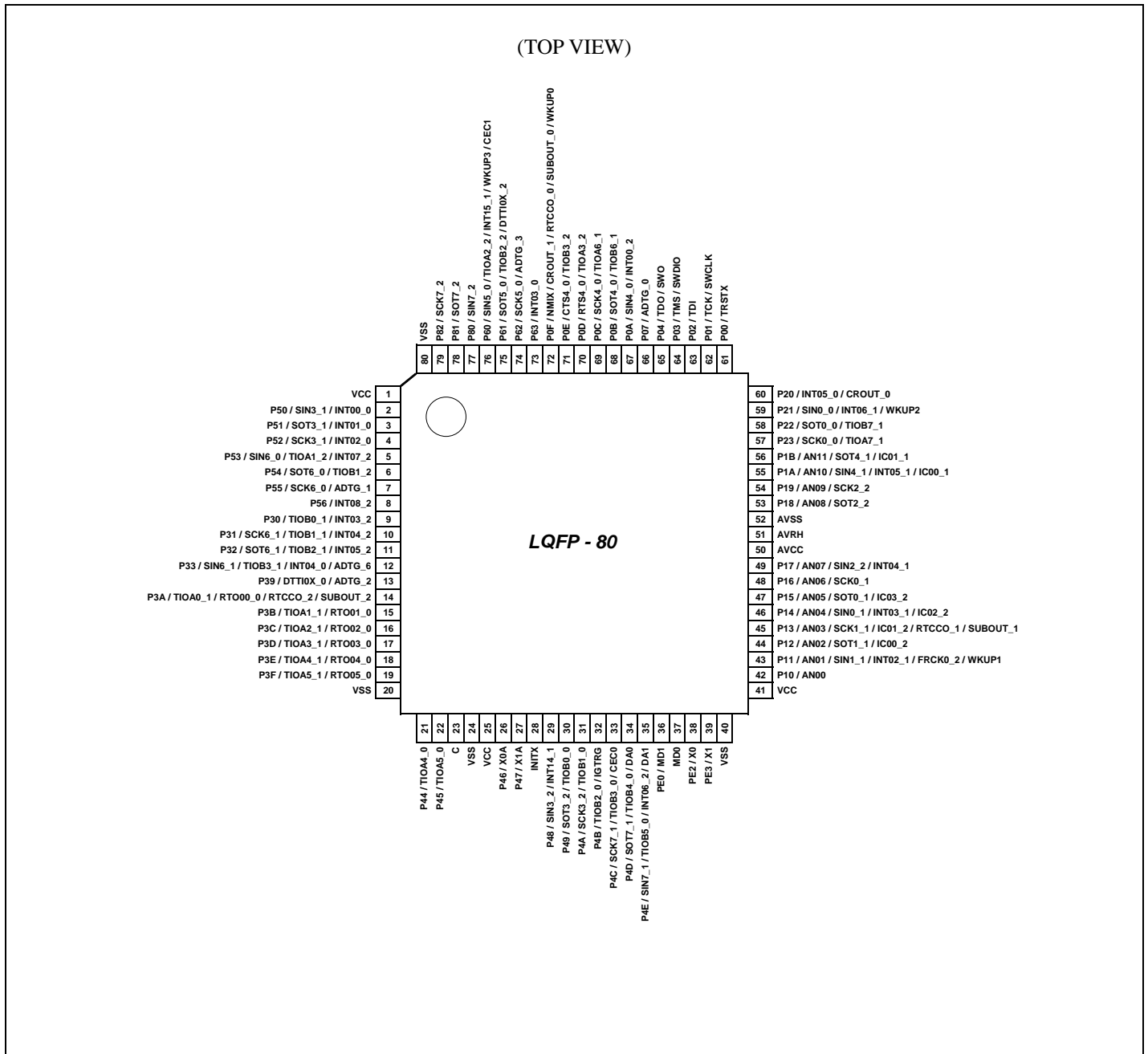
### 3. 端子配列図

#### LQD064/LQG064

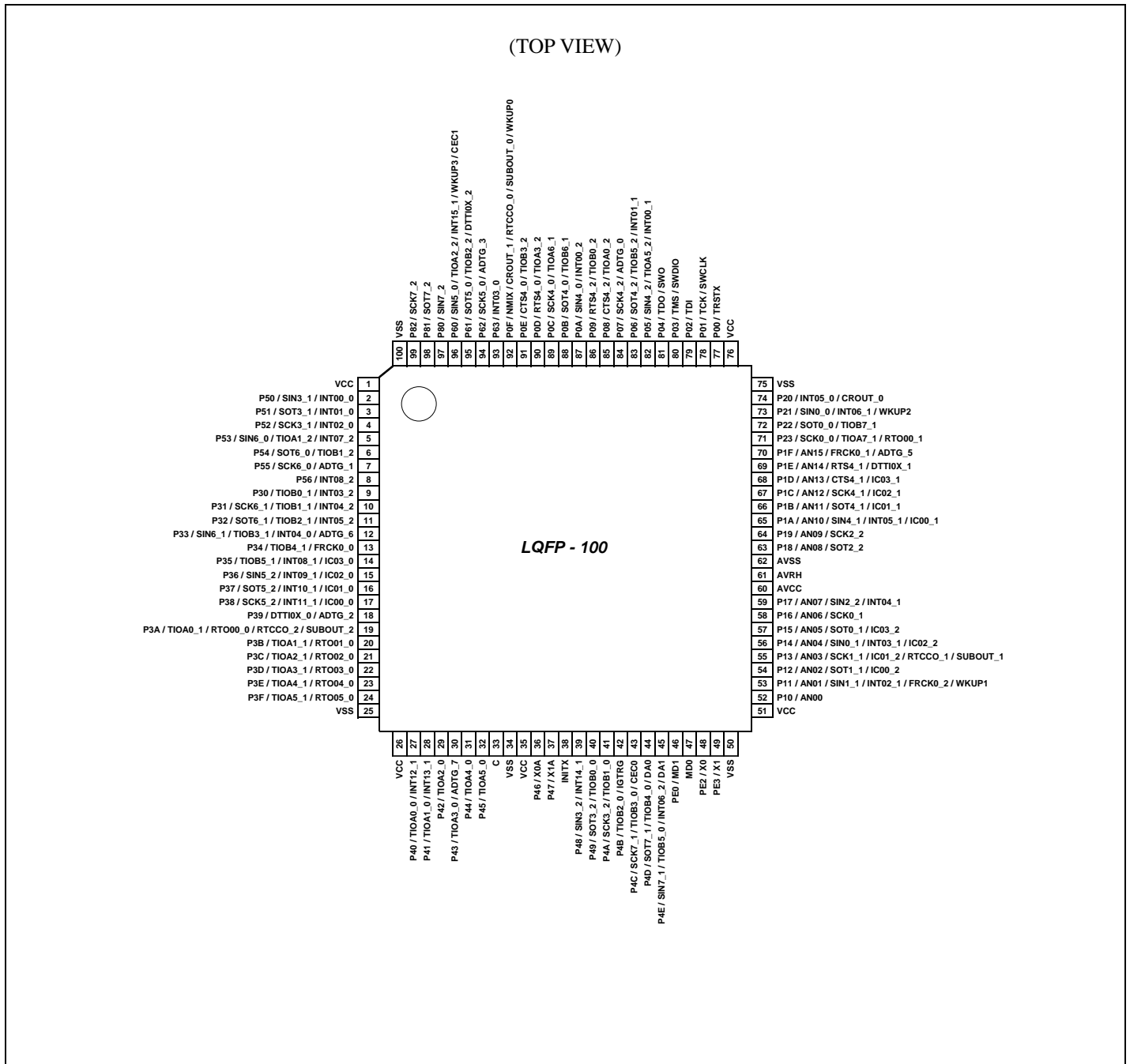


#### <注意事項>

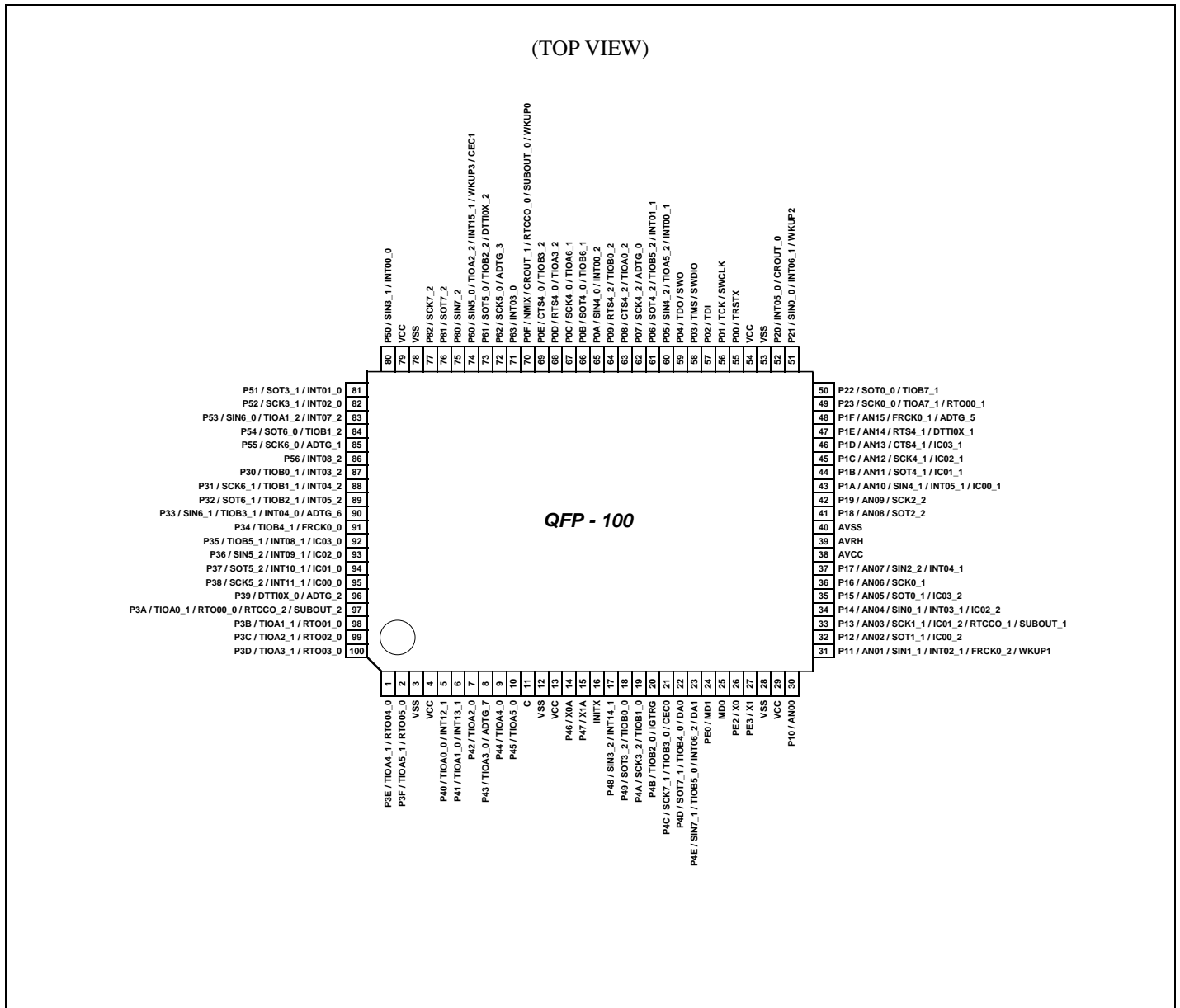
- XXX\_1, XXX\_2 のように「\_ (アンダバー)」がついている端子の、「\_」以降の数字はリロケーションポート番号を示しています。これらの端子は1つのチャンネルに複数の機能があり、それぞれの機能ごとに端子名があります。拡張ポート機能レジスタ(EPFR)によって利用する端子名を選択してください。

**LQH080/LQJ080**

**<注意事項>**

- XXX\_1, XXX\_2 のように「\_ (アンダバー)」がついている端子の、「\_」以降の数字はリロケーションポート番号を示しています。これらの端子は1つのチャンネルに複数の機能があり、それぞれの機能ごとに端子名があります。拡張ポート機能レジスタ(EPFR)によって利用する端子名を選択してください。

**LQI100**

**<注意事項>**

- XXX\_1, XXX\_2 のように「\_ (アンダバー)」がついている端子の、「\_」以降の数字はリロケーションポート番号を示しています。これらの端子は1つのチャンネルに複数の機能があり、それぞれの機能ごとに端子名があります。拡張ポート機能レジスタ(EPFR)によって利用する端子名を選択してください。

**PQH100**

**<注意事項>**

- XXX\_1, XXX\_2 のように「\_ (アンダバー)」がついている端子の、「\_」以降の数字はリロケーションポート番号を示しています。これらの端子は1つのチャンネルに複数の機能があり、それぞれの機能ごとに端子名があります。拡張ポート機能レジスタ(EPFR)によって利用する端子名を選択してください。

## 4. 端子機能一覧

### 端子番号別

XXX\_1, XXX\_2 のように、「\_(アンダバー)」がついている端子の、「\_」以降の数字はリロケーションポート番号を示しています。これらの端子は1つのチャンネルに複数の機能があり、それぞれの機能ごとに端子名があります。拡張ポート機能レジスタ (EPFR) によって利用する端子名を選択してください。

端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状態 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
1	1	1	79	VCC	-	
2	2	2	80	P50	E	F
				INT00_0		
				SIN3_1		
3	3	3	81	P51	E	F
				INT01_0		
				SOT3_1 (SDA3_1)		
4	4	4	82	P52	E	F
				INT02_0		
				SCK3_1 (SCL3_1)		
-	5	5	83	P53	E	F
				SIN6_0		
				TIOA1_2		
-	6	6	84	INT07_2	E	H
				P54		
				SOT6_0 (SDA6_0)		
-	7	7	85	TIOB1_2	E	H
				P55		
				SCK6_0 (SCL6_0)		
-	8	8	86	ADTG_1	E	O
				P56		
				INT08_2		
5	9	9	87	P30	E	F
				TIOB0_1		
				INT03_2		
6	10	10	88	P31	E	F
				TIOB1_1		
				SCK6_1 (SCL6_1)		
7	11	11	89	INT04_2	E	F
				P32		
				TIOB2_1		
				SOT6_1 (SDA6_1)		
				INT05_2		

端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状態 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
8	12	12	90	P33	E	F
				INT04_0		
				TIOB3_1		
				SIN6_1		
				ADTG_6		
-	-	13	91	P34	E	H
				FRCK0_0		
				TIOB4_1		
-	-	14	92	P35	E	F
				IC03_0		
				TIOB5_1		
				INT08_1		
-	-	15	93	P36	E	F
				IC02_0		
				SIN5_2		
				INT09_1		
-	-	16	94	P37	E	F
				IC01_0		
				SOT5_2 (SDA5_2)		
				INT10_1		
-	-	17	95	P38	E	F
				IC00_0		
				SCK5_2 (SCL5_2)		
				INT11_1		
9	13	18	96	P39	E	H
				DTTI0X_0		
				ADTG_2		
10	14	19	97	P3A	E	H
				RTO00_0 (PPG00_0)		
				TIOA0_1		
				RTCCO_2		
				SUBOUT_2		
11	15	20	98	P3B	E	H
				RTO01_0 (PPG00_0)		
				TIOA1_1		
12	16	21	99	P3C	E	H
				RTO02_0 (PPG02_0)		
				TIOA2_1		
13	17	22	100	P3D	E	H
				RTO03_0 (PPG02_0)		
				TIOA3_1		

端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状態 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
14	18	23	1	P3E	E	H
				RTO04_0 (PPG04_0)		
				TIOA4_1		
15	19	24	2	P3F	E	H
				RTO05_0 (PPG04_0)		
				TIOA5_1		
16	20	25	3	VSS	-	
-	-	26	4	VCC	-	
-	-	27	5	P40	E	F
				TIOA0_0		
				INT12_1		
-	-	28	6	P41	E	F
				TIOA1_0		
				INT13_1		
-	-	29	7	P42	E	H
				TIOA2_0		
-	-	30	8	P43	E	H
				TIOA3_0		
				ADTG_7		
-	21	31	9	P44	E	H
				TIOA4_0		
-	22	32	10	P45	E	H
				TIOA5_0		
17	23	33	11	C	-	
-	24	34	12	VSS	-	
18	25	35	13	VCC	-	
19	26	36	14	P46	D	M
				X0A		
20	27	37	15	P47	D	N
				X1A		
21	28	38	16	INITX	B	C
-	29	39	17	P48	E	F
				INT14_1		
				SIN3_2		



端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状態 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
22	30	40	18	P49	E	H
-				TIOB0_0		
				SOT3_2 (SDA3_2)		
23	31	41	19	P4A	E	H
-				TIOB1_0		
				SCK3_2 (SCL3_2)		
24	32	42	20	P4B	E	H
				TIOB2_0		
				IGTRG		
25	33	43	21	P4C	G	Q
				TIOB3_0		
				SCK7_1 (SCL7_1)		
				CEC0		
26	34	44	22	P4D	J	T
				TIOB4_0		
				SOT7_1 (SDA7_1)		
				DA0		
27	35	45	23	P4E	J	S
				TIOB5_0		
				INT06_2		
				SIN7_1		
				DA1		
28	36	46	24	PE0	C	P
				MD1		
29	37	47	25	MD0	H	D
30	38	48	26	PE2	A	A
				X0		
31	39	49	27	PE3	A	B
				X1		
32	40	50	28	VSS	-	
33	41	51	29	VCC	-	
34	42	52	30	P10	F	J
				AN00		
35	43	53	31	P11	F	L
				AN01		
				SIN1_1		
				INT02_1		
				FRCK0_2		
				WKUP1		
36	44	54	32	P12	F	J
				AN02		
				SOT1_1 (SDA1_1)		
				IC00_2		

端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状态 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
37	45	55	33	P13	F	J
				AN03		
				SCK1_1 (SCL1_1)		
				IC01_2		
				RTCCO_1		
				SUBOUT_1		
38	46	56	34	P14	F	K
				AN04		
				IC02_2		
				INT03_1		
				SIN0_1		
-						
39	47	57	35	P15	F	J
				AN05		
				IC03_2		
				SOT0_1 (SDA0_1)		
-	48	58	36	P16	F	J
				AN06		
				SCK0_1 (SCL0_1)		
40	49	59	37	P17	F	K
				AN07		
				SIN2_2		
				INT04_1		
41	50	60	38	AVCC	-	
42	51	61	39	AVRH	-	
43	52	62	40	AVSS	-	
44	53	63	41	P18	F	J
				AN08		
				SOT2_2 (SDA2_2)		
45	54	64	42	P19	F	J
				AN09		
				SCK2_2 (SCL2_2)		

端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状态 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
-	55	65	43	P1A	F	K
				AN10		
				SIN4_1		
				INT05_1		
				IC00_1		
-	56	66	44	P1B	F	J
				AN11		
				SOT4_1 (SDA4_1)		
				IC01_1		
-	-	67	45	P1C	F	J
				AN12		
				SCK4_1 (SCL4_1)		
				IC02_1		
-	-	68	46	P1D	F	J
				AN13		
				CTS4_1		
				IC03_1		
-	-	69	47	P1E	F	J
				AN14		
				RTS4_1		
				DTTI0X_1		
-	-	70	48	P1F	F	J
				AN15		
				ADTG_5		
				FRCK0_1		
46	57	71	49	P23	E	H
-	-			SCK0_0 (SCL0_0)		
				TIOA7_1		
-	-			RTO00_1		
47	58	72	50	P22	E	H
				SOT0_0 (SDA0_0)		
				TIOB7_1		
48	59	73	51	P21	E	G
				SIN0_0		
				INT06_1		
				WKUP2		
-	60	74	52	P20	E	F
				INT05_0		
				CROUT_0		
-	-	75	53	VSS	-	
-	-	76	54	VCC	-	
49	61	77	55	P00	E	E
				TRSTX		

端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状态 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
50	62	78	56	P01	E	E
				TCK		
				SWCLK		
51	63	79	57	P02	E	E
				TDI		
52	64	80	58	P03	E	E
				TMS		
				SWDIO		
53	65	81	59	P04	E	E
				TDO		
				SWO		
-	-	82	60	P05	E	F
				TIOA5_2		
				SIN4_2		
				INT00_1		
-	-	83	61	P06	E	F
				TIOB5_2		
				SOT4_2 (SDA4_2)		
				INT01_1		
-	66	84	62	P07	E	H
				ADTG_0		
	-					
-	-	85	63	P08	E	H
				TIOA0_2		
				CTS4_2		
-	-	86	64	P09	E	H
				TIOB0_2		
				RTS4_2		
54	67	87	65	P0A	G	F
				SIN4_0		
				INT00_2		
55	68	88	66	P0B	G	H
				SOT4_0 (SDA4_0)		
				TIOB6_1		
56	69	89	67	P0C	G	H
				SCK4_0 (SCL4_0)		
				TIOA6_1		

端子番号				端子名	入出力 回路形式	端子状態 形式
LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100			
-	70	90	68	P0D	E	H
				RTS4_0		
				TIOA3_2		
-	71	91	69	P0E	E	H
				CTS4_0		
				TIOB3_2		
57	72	92	70	P0F	E	I
				NMIX		
				CROUT_1		
				RTCCO_0		
				SUBOUT_0		
				WKUP0		
-	73	93	71	P63	E	O
				INT03_0		
58	74	94	72	P62	E	H
				SCK5_0 (SCL5_0)		
				ADTG_3		
59	75	95	73	P61	E	H
				SOT5_0 (SDA5_0)		
				TIOB2_2		
				DTTI0X_2		
60	76	96	74	P60	G	R
				SIN5_0		
				TIOA2_2		
				INT15_1		
				WKUP3		
				CEC1		
61	77	97	75	P80	G	H
				SIN7_2		
62	78	98	76	P81	G	H
				SOT7_2 (SDA7_2)		
63	79	99	77	P82	G	H
				SCK7_2 (SCL7_2)		
64	80	100	78	VSS	-	

**端子機能別**

XXX\_1, XXX\_2 のように、「\_(アンダバー)」がついている端子の、「\_」以降の数字はリロケーションポート番号を示しています。これらの端子は 1 つのチャンネルに複数の機能があり、それぞれの機能ごとに端子名があります。拡張ポート機能レジスタ (EPFR) によって利用する端子名を選択してください。

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
ADC	ADTG_0	A/D コンバータ 外部トリガ入力端子	-	66	84	62
	ADTG_1		-	7	7	85
	ADTG_2		9	13	18	96
	ADTG_3		58	74	94	72
	ADTG_4		-	-	-	-
	ADTG_5		-	-	70	48
	ADTG_6		8	12	12	90
	ADTG_7		-	-	30	8
	ADTG_8		-	-	-	-
	AN00	A/D コンバータ アナログ入力端子。 ANxx は ADC ch.xx を示します。	34	42	52	30
	AN01		35	43	53	31
	AN02		36	44	54	32
	AN03		37	45	55	33
	AN04		38	46	56	34
	AN05		39	47	57	35
	AN06		-	48	58	36
	AN07		40	49	59	37
	AN08		44	53	63	41
	AN09		45	54	64	42
	AN10		-	55	65	43
	AN11		-	56	66	44
	AN12		-	-	67	45
	AN13		-	-	68	46
	AN14		-	-	69	47
	AN15		-	-	70	48

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
ベース タイマ 0	TIOA0_0	ベースタイマ ch.0 の TIOA 端子	-	-	27	5
	TIOA0_1		10	14	19	97
	TIOA0_2		-	-	85	63
	TIOB0_0	ベースタイマ ch.0 の TIOB 端子	22	30	40	18
	TIOB0_1		5	9	9	87
	TIOB0_2		-	-	86	64
ベース タイマ 1	TIOA1_0	ベースタイマ ch.1 の TIOA 端子	-	-	28	6
	TIOA1_1		11	15	20	98
	TIOA1_2		-	5	5	83
	TIOB1_0	ベースタイマ ch.1 の TIOB 端子	23	31	41	19
	TIOB1_1		6	10	10	88
	TIOB1_2		-	6	6	84
ベース タイマ 2	TIOA2_0	ベースタイマ ch.2 の TIOA 端子	-	-	29	7
	TIOA2_1		12	16	21	99
	TIOA2_2		60	76	96	74
	TIOB2_0	ベースタイマ ch.2 の TIOB 端子	24	32	42	20
	TIOB2_1		7	11	11	89
	TIOB2_2		59	75	95	73
ベース タイマ 3	TIOA3_0	ベースタイマ ch.3 の TIOA 端子	-	-	30	8
	TIOA3_1		13	17	22	100
	TIOA3_2		-	70	90	68
	TIOB3_0	ベースタイマ ch.3 の TIOB 端子	25	33	43	21
	TIOB3_1		8	12	12	90
	TIOB3_2		-	71	91	69
ベース タイマ 4	TIOA4_0	ベースタイマ ch.4 の TIOA 端子	-	21	31	9
	TIOA4_1		14	18	23	1
	TIOA4_2		-	-	-	-
	TIOB4_0	ベースタイマ ch.4 の TIOB 端子	26	34	44	22
	TIOB4_1		-	-	13	91
	TIOB4_2		-	-	-	-
ベース タイマ 5	TIOA5_0	ベースタイマ ch.5 の TIOA 端子	-	22	32	10
	TIOA5_1		15	19	24	2
	TIOA5_2		-	-	82	60
	TIOB5_0	ベースタイマ ch.5 の TIOB 端子	27	35	45	23
	TIOB5_1		-	-	14	92
	TIOB5_2		-	-	83	61
ベース タイマ 6	TIOA6_1	ベースタイマ ch.6 の TIOA 端子	56	69	89	67
	TIOB6_1	ベースタイマ ch.6 の TIOB 端子	55	68	88	66
ベース タイマ 7	TIOA7_0	ベースタイマ ch.7 の TIOA 端子	-	-	-	-
	TIOA7_1		46	57	71	49
	TIOA7_2		-	-	-	-
	TIOB7_0	ベースタイマ ch.7 の TIOB 端子	-	-	-	-
	TIOB7_1		47	58	72	50
	TIOB7_2		-	-	-	-

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
デバッグ	SWCLK	シリアルワイヤデバッグインタフェースクロック入力端子	50	62	78	56
	SWDIO	シリアルワイヤデバッグインタフェースデータ入出力端子	52	64	80	58
	SWO	シリアルワイヤビューワ出力端子	53	65	81	59
	TRSTX	JTAG リセット入力端子	49	61	77	55
	TCK	JTAG テストクロック入力端子	50	62	78	56
	TDI	JTAG テストデータ入力端子	51	63	79	57
	TMS	JTAG テストモード状態入出力端子	52	64	80	58
	TDO	JTAG デバッグデータ出力端子	53	65	81	59
外部割込み	INT00_0	外部割込み要求 00 の入力端子	2	2	2	80
	INT00_1		-	-	82	60
	INT00_2		54	67	87	65
	INT01_0	外部割込み要求 01 の入力端子	3	3	3	81
	INT01_1		-	-	83	61
	INT02_0	外部割込み要求 02 の入力端子	4	4	4	82
	INT02_1		35	43	53	31
	INT03_0	外部割込み要求 03 の入力端子	-	73	93	71
	INT03_1		38	46	56	34
	INT03_2		5	9	9	87
	INT04_0	外部割込み要求 04 の入力端子	8	12	12	90
	INT04_1		40	49	59	37
	INT04_2		6	10	10	88
	INT05_0	外部割込み要求 05 の入力端子	-	60	74	52
	INT05_1		-	55	65	43
	INT05_2		7	11	11	89
	INT06_1	外部割込み要求 06 の入力端子	48	59	73	51
	INT06_2		27	35	45	23
	INT07_2	外部割込み要求 07 の入力端子	-	5	5	83
	INT08_1	外部割込み要求 08 の入力端子	-	-	14	92
	INT08_2		-	8	8	86
	INT09_1	外部割込み要求 09 の入力端子	-	-	15	93
	INT10_1	外部割込み要求 10 の入力端子	-	-	16	94
	INT11_1	外部割込み要求 11 の入力端子	-	-	17	95
	INT12_1	外部割込み要求 12 の入力端子	-	-	27	5
	INT13_1	外部割込み要求 13 の入力端子	-	-	28	6
	INT14_1	外部割込み要求 14 の入力端子	-	29	39	17
	INT15_1	外部割込み要求 15 の入力端子	60	76	96	74
	NMIX	ノンマスカブル割込み入力端子	57	72	92	70



端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
GPIO	P00	汎用入出力ポート 0	49	61	77	55
	P01		50	62	78	56
	P02		51	63	79	57
	P03		52	64	80	58
	P04		53	65	81	59
	P05		-	-	82	60
	P06		-	-	83	61
	P07		-	66	84	62
	P08		-	-	85	63
	P09		-	-	86	64
	P0A		54	67	87	65
	P0B		55	68	88	66
	P0C		56	69	89	67
	P0D		-	70	90	68
	P0E		-	71	91	69
	P0F		57	72	92	70
	P10	汎用入出力ポート 1	34	42	52	30
	P11		35	43	53	31
	P12		36	44	54	32
	P13		37	45	55	33
	P14		38	46	56	34
	P15		39	47	57	35
	P16		-	48	58	36
	P17		40	49	59	37
	P18		44	53	63	41
	P19		45	54	64	42
	P1A		-	55	65	43
	P1B		-	56	66	44
	P1C		-	-	67	45
	P1D		-	-	68	46
	P1E		-	-	69	47
	P1F		-	-	70	48
	P20	汎用入出力ポート 2	-	60	74	52
	P21		48	59	73	51
	P22		47	58	72	50
	P23		46	57	71	49

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
GPIO	P30	汎用入出力ポート 3	5	9	9	87
	P31		6	10	10	88
	P32		7	11	11	89
	P33		8	12	12	90
	P34		-	-	13	91
	P35		-	-	14	92
	P36		-	-	15	93
	P37		-	-	16	94
	P38		-	-	17	95
	P39		9	13	18	96
	P3A		10	14	19	97
	P3B		11	15	20	98
	P3C		12	16	21	99
	P3D		13	17	22	100
	P3E		14	18	23	1
	P3F		15	19	24	2
	P40	汎用入出力ポート 4	-	-	27	5
	P41		-	-	28	6
	P42		-	-	29	7
	P43		-	-	30	8
	P44		-	21	31	9
	P45		-	22	32	10
	P46		19	26	36	14
	P47		20	27	37	15
	P48		-	29	39	17
	P49		22	30	40	18
	P4A		23	31	41	19
	P4B		24	32	42	20
	P4C		25	33	43	21
	P4D		26	34	44	22
	P4E		27	35	45	23
	P50	汎用入出力ポート 5	2	2	2	80
	P51		3	3	3	81
	P52		4	4	4	82
	P53		-	5	5	83
	P54		-	6	6	84
	P55		-	7	7	85
	P56		-	8	8	86
	P60	汎用入出力ポート 6	60	76	96	74
	P61		59	75	95	73
	P62		58	74	94	72
	P63		-	73	93	71
	P80	汎用入出力ポート 8	61	77	97	75
	P81		62	78	98	76
	P82		63	79	99	77
	PE0	汎用入出力ポート E	28	36	46	24
	PE2		30	38	48	26
	PE3		31	39	49	27

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
マルチファンクションシリアル0	SIN0_0	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.0 の入力端子	48	59	73	51
	SIN0_1		-	46	56	34
	SOT0_0 (SDA0_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.0 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT0 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA0 として機能します。	47	58	72	50
	SOT0_1 (SDA0_1)		-	47	57	35
	SCK0_0 (SCL0_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.0 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK0 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL0 として機能します。	46	57	71	49
	SCK0_1 (SCL0_1)		-	48	58	36
マルチファンクションシリアル1	SIN1_1	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.1 の入力端子	35	43	53	31
	SOT1_1 (SDA1_1)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.1 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT1 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA1 として機能します。	36	44	54	32
	SCK1_1 (SCL1_1)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.1 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK1 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL1 として機能します。	37	45	55	33
マルチファンクションシリアル2	SIN2_2	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.2 の入力端子	40	49	59	37
	SOT2_2 (SDA2_2)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.2 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT2 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA2 として機能します。	44	53	63	41
	SCK2_2 (SCL2_2)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.2 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK2 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL2 として機能します。	45	54	64	42

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
マルチファンクションシリアル 3	SIN3_1	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.3 の入力端子	2	2	2	80
	SIN3_2		-	29	39	17
	SOT3_1 (SDA3_1)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.3 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT3 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA3 として機能します。	3	3	3	81
	SOT3_2 (SDA3_2)		-	30	40	18
	SCK3_1 (SCL3_1)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.3 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK3 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL3 として機能します。	4	4	4	82
	SCK3_2 (SCL3_2)		-	31	41	19
マルチファンクションシリアル 4	SIN4_0	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.4 の入力端子	54	67	87	65
	SIN4_1		-	55	65	43
	SIN4_2		-	-	82	60
	SOT4_0 (SDA4_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.4 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT4 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA4 として機能します。	55	68	88	66
	SOT4_1 (SDA4_1)		-	56	66	44
	SOT4_2 (SDA4_2)		-	-	83	61
	SCK4_0 (SCL4_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.4 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK4 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL4 として機能します。	56	69	89	67
	SCK4_1 (SCL4_1)		-	-	67	45
	SCK4_2 (SCL4_2)		-	-	84	62
	RTS4_0	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.4 の RTS 出力端子	-	70	90	68
	RTS4_1		-	-	69	47
	RTS4_2		-	-	86	64
	CTS4_0	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.4 の CTS 入力端子	-	71	91	69
	CTS4_1		-	-	68	46
	CTS4_2		-	-	85	63

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
マルチファンクションシリアル 5	SIN5_0	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.5 の入力端子	60	76	96	74
	SIN5_2		-	-	15	93
	SOT5_0 (SDA5_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.5 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT5 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA5 として機能します。	59	75	95	73
	SOT5_2 (SDA5_2)		-	-	16	94
	SCK5_0 (SCL5_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.5 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK5 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL5 として機能します。	58	74	94	72
	SCK5_2 (SCL5_2)		-	-	17	95
マルチファンクションシリアル 6	SIN6_0	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.6 の入力端子	-	5	5	83
	SIN6_1		8	12	12	90
	SOT6_0 (SDA6_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.6 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT6 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA6 として機能します。	-	6	6	84
	SOT6_1 (SDA6_1)		7	11	11	89
	SCK6_0 (SCL6_0)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.6 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK6 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL6 として機能します。	-	7	7	85
	SCK6_1 (SCL6_1)		6	10	10	88
マルチファンクションシリアル 7	SIN7_1	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.7 の入力端子	27	35	45	23
	SIN7_2		61	77	97	75
	SOT7_1 (SDA7_1)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.7 の出力端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SOT7 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SDA7 として機能します。	26	34	44	22
	SOT7_2 (SDA7_2)		62	78	98	76
	SCK7_1 (SCL7_1)	マルチファンクションシリアルインタフェース ch.7 のクロック I/O 端子。 UART/CSIO 端子(動作モード 0~2)として使用するときは SCK7 として、I <sup>2</sup> C 端子(動作モード 4)として使用するときは SCL7 として機能します。	25	33	43	21
	SCK7_2 (SCL7_2)		63	79	99	77

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
多機能 タイマ 0	DTTI0X_0	多機能タイマ 0 の RTO00～RTO05 出力を制御する波形ジェネレータの入力信号	9	13	18	96
	DTTI0X_1		-	-	69	47
	DTTI0X_2		59	75	95	73
	FRCK0_0	16 ビットフリーランタイム ch.0 の外部クロック入力端子	-	-	13	91
	FRCK0_1		-	-	70	48
	FRCK0_2		35	43	53	31
	IC00_0	多機能タイマ 0 の 16 ビットインプットキャプチャの入力端子。 ICxx は、チャンネル数を示します。	-	-	17	95
	IC00_1		-	55	65	43
	IC00_2		36	44	54	32
	IC01_0		-	-	16	94
	IC01_1		-	56	66	44
	IC01_2		37	45	55	33
	IC02_0		-	-	15	93
	IC02_1		-	-	67	45
	IC02_2		38	46	56	34
	IC03_0		-	-	14	92
	IC03_1		-	-	68	46
	IC03_2		39	47	57	35
	RTO00_0 (PPG00_0)	多機能タイマ 0 の波形ジェネレータ出力端子。	10	14	19	97
	RTO00_1 (PPG00_1)	PPG0 出力モードで使用するときは、PPG00 として機能します。	-	-	71	49
	RTO01_0 (PPG00_0)	多機能タイマ 0 の波形ジェネレータ出力端子。 PPG0 出力モードで使用するときは、PPG00 として機能します。	11	15	20	98
	RTO02_0 (PPG02_0)	多機能タイマ 0 の波形ジェネレータ出力端子。 PPG0 出力モードで使用するときは、PPG02 として機能します。	12	16	21	99
	RTO03_0 (PPG02_0)	多機能タイマ 0 の波形ジェネレータ出力端子。 PPG0 出力モードで使用するときは、PPG02 として機能します。	13	17	22	100
	RTO04_0 (PPG04_0)	多機能タイマ 0 の波形ジェネレータ出力端子。 PPG0 出力モードで使用するときは、PPG04 として機能します。	14	18	23	1
	RTO05_0 (PPG04_0)	多機能タイマ 0 の波形ジェネレータ出力端子。 PPG0 出力モードで使用するときは、PPG04 として機能します。	15	19	24	2
	IGTRG	PPG IGBT モード外部トリガ入力端子	24	32	42	20

端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
リアルタイムクロック	RTCCO_0	リアルタイムクロックのパルス出力端子	57	72	92	70
	RTCCO_1		37	45	55	33
	RTCCO_2		10	14	19	97
	SUBOUT_0	サブクロック出力端子	57	72	92	70
	SUBOUT_1		37	45	55	33
	SUBOUT_2		10	14	19	97
低消費電力モード	WKUP0	ディープスタンバイモード復帰信号入力端子 0	57	72	92	70
	WKUP1	ディープスタンバイモード復帰信号入力端子 1	35	43	53	31
	WKUP2	ディープスタンバイモード復帰信号入力端子 2	48	59	73	51
	WKUP3	ディープスタンバイモード復帰信号入力端子 3	60	76	96	74
DAC	DA0	D/A コンバータ ch.0 のアナログ出力端子	26	34	44	22
	DA1	D/A コンバータ ch.1 のアナログ出力端子	27	35	45	23
HDMI-CEC/ リモコン受信	CEC0	HDMI-CEC/リモコン受信 ch.0 の入出力端子	25	33	43	21
	CEC1	HDMI-CEC/リモコン受信 ch.1 の入出力端子	60	76	96	74
Reset	INITX	外部リセット入力端子。 INITX="L"のとき、リセットが有効です。	21	28	38	16
Mode	MD0	モード 0 端子。 通常動作時は、MD0="L"を入力してください。フラッシュメモリのシリアル書込み時は、MD0="H"を入力してください。	29	37	47	25
	MD1	モード 1 端子。 通常動作時は、入力不要です。フラッシュメモリのシリアル書込み時は、MD1="L"を入力してください。	28	36	46	24
Power	VCC	電源端子	1	1	1	79
			-	-	26	4
			18	25	35	13
			33	41	51	29
			-	-	76	54

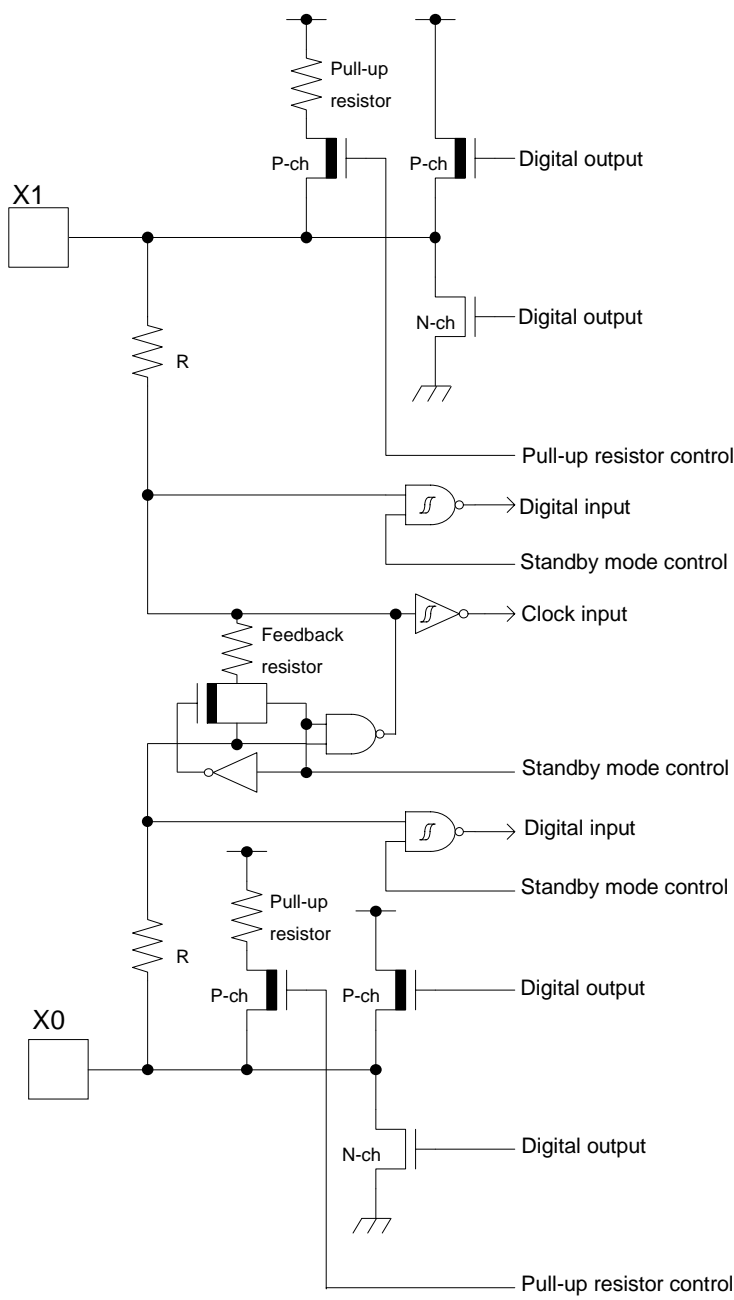
端子機能	端子名	機能説明	端子番号			
			LQFP-64	LQFP-80	LQFP-100	QFP-100
GND	VSS	GND 端子	16	20	25	3
			-	24	34	12
			32	40	50	28
			-	-	75	53
			64	80	100	78
Clock	X0	メインクロック(発振)入力端子	30	38	48	26
	X0A	サブクロック(発振)入力端子	19	26	36	14
	X1	メインクロック(発振) I/O 端子	31	39	49	27
	X1A	サブクロック(発振) I/O 端子	20	27	37	15
	CROUT_0	内蔵高速 CR 発振クロック出力ポート	-	60	74	52
	CROUT_1		57	72	92	70
Analog Power	AVCC	A/D コンバータ, D/A コンバータのアナログ電源端子	41	50	60	38
	AVRH	A/D コンバータのアナログ基準電圧入力端子	42	51	61	39
Analog GND	AVSS	A/D コンバータ, D/A コンバータの GND 端子	43	52	62	40
C 端子	C	電源安定化容量端子	17	23	33	11

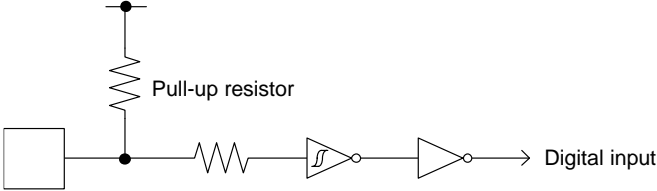
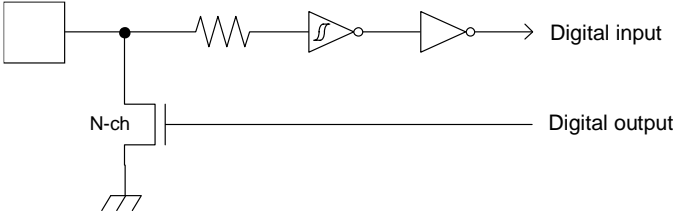
#### <注意事項>

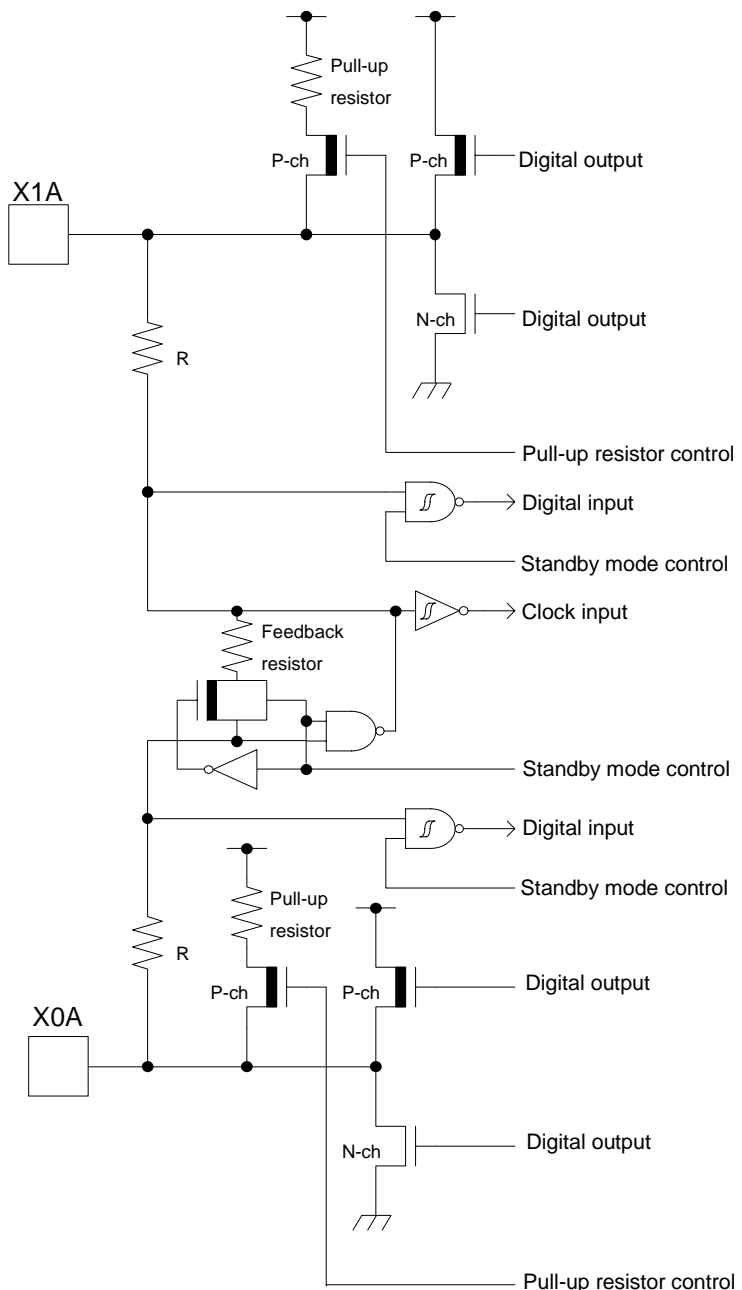
- 本デバイスには、JTAG 標準のテストアクセスポート(TAP)が搭載されていますが、IEEE 1149.1-2001 に完全に準拠していません。32bit の ID 番号は、他シリーズの ID 番号と重なる場合があります。また、JTAG 端子は TAP コントローラへのアクセス以外の目的に対しても使用されます。

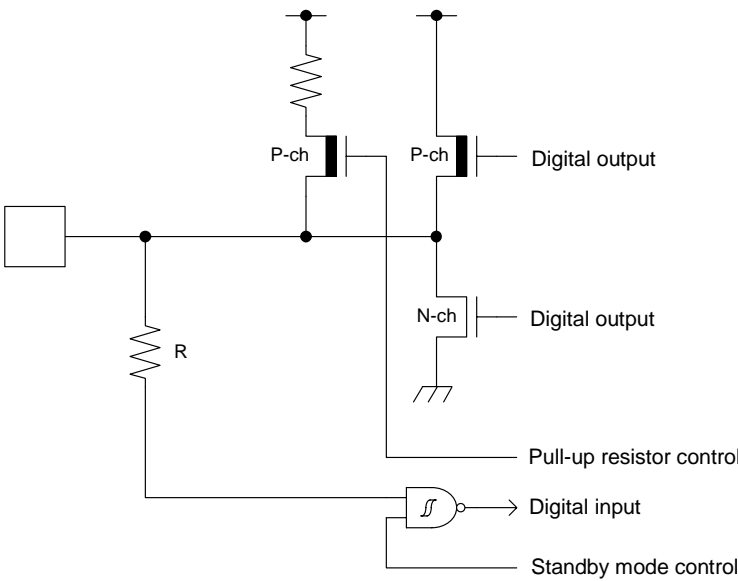
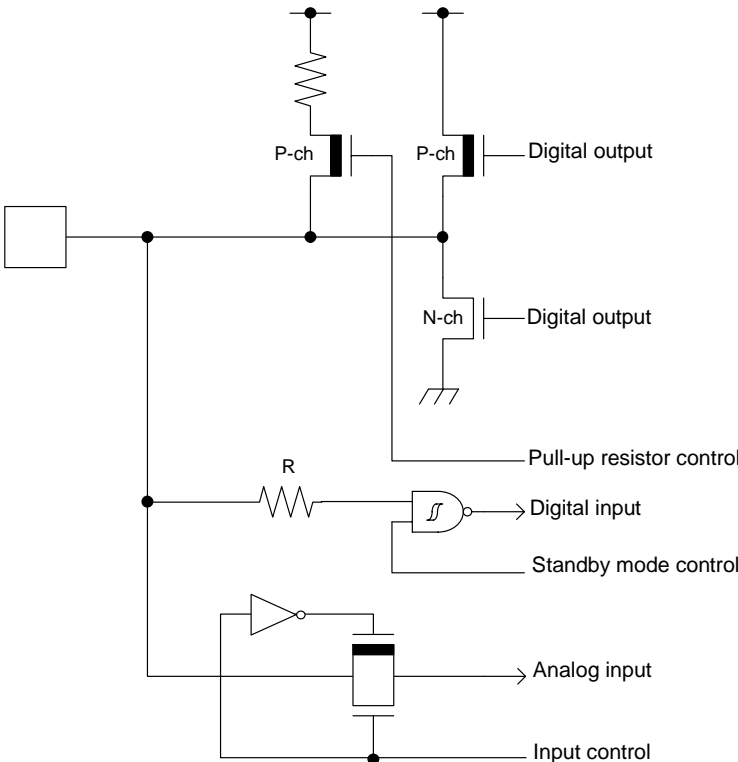


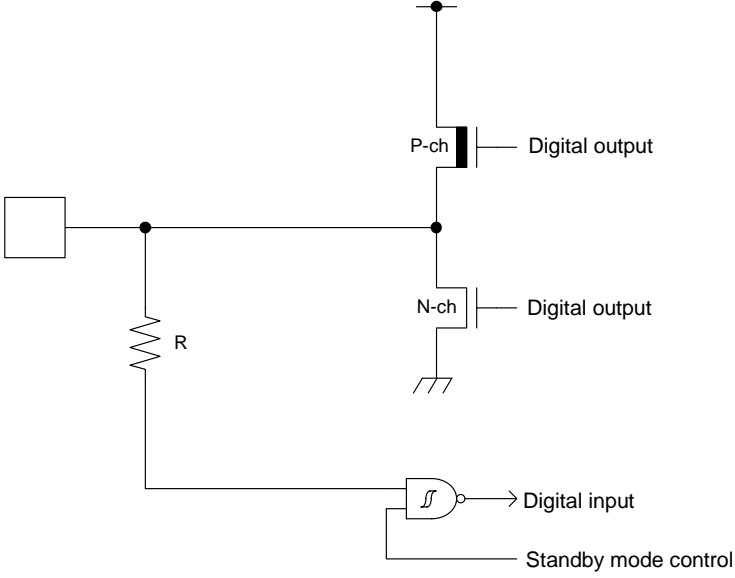
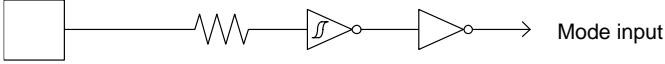
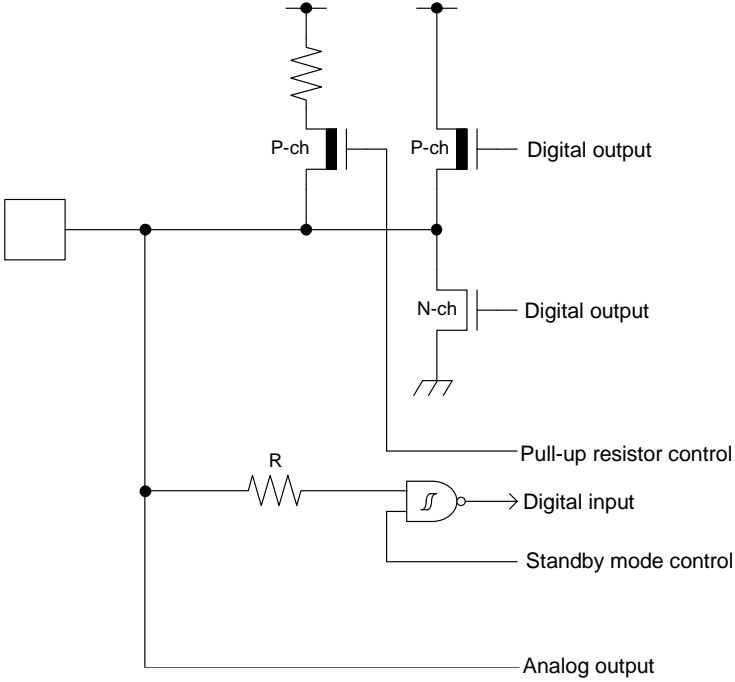
## 5. 入出力回路形式

分類	回路	備考
A	 <p>The diagram illustrates the internal circuitry for input/output configuration A. It features two input pins, X1 and X0. X1 is connected to a pull-up resistor and a resistor R. X0 is connected to a pull-up resistor and a resistor R. The circuit includes P-ch and N-ch MOSFETs for digital outputs, pull-up resistors, and various control inputs like Digital input, Standby mode control, and Clock input. A feedback resistor is also shown.</p>	<p>メイン発振/GPIO 切換え可能</p> <p>メイン発振機能選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 発振帰還抵抗: 約 1 MΩ</li> <li>・ スタンバイ制御あり</li> </ul> <p>GPIO 機能選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ CMOS レベル出力</li> <li>・ CMOS レベルヒステリシス入力</li> <li>・ プルアップ抵抗制御あり</li> <li>・ スタンバイ制御あり</li> <li>・ プルアップ抵抗: 約 50 kΩ</li> <li>・ <math>I_{OH} = -4 \text{ mA}</math>, <math>I_{OL} = 4 \text{ mA}</math></li> </ul>

分類	回路	備考
B	 <p>Pull-up resistor</p> <p>Digital input</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• CMOS レベルヒステリシス入力</li> <li>• プルアップ抵抗: 約 50 kΩ</li> </ul>
C	 <p>Digital input</p> <p>N-ch</p> <p>Digital output</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• オープンドレイン出力</li> <li>• CMOS レベルヒステリシス入力</li> </ul>

分類	回路	備考
D	 <p>The diagram illustrates the internal circuitry for two digital pins, X1A and X0A. Each pin has a pull-up resistor connected to a supply voltage. The input signal is connected to the gates of P-channel and N-channel MOSFETs. The P-channel MOSFETs are connected to the output, and the N-channel MOSFETs are connected to ground. The circuit also includes logic gates for standby mode control and clock input, and a feedback resistor for the clock input.</p>	<p>サブ発振/GPIO 切換え可能</p> <p>サブ発振機能選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 発振帰還抵抗: 約 5 MΩ</li> <li>・ スタンバイ制御あり</li> </ul> <p>GPIO 機能選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ CMOS レベル出力</li> <li>・ CMOS レベルヒステリシス入力</li> <li>・ プルアップ抵抗制御あり</li> <li>・ スタンバイ制御あり</li> <li>・ プルアップ抵抗: 約 50 kΩ</li> <li>・ <math>I_{OH} = -4 \text{ mA}</math>, <math>I_{OL} = 4 \text{ mA}</math></li> </ul>

分類	回路	備考
E		<ul style="list-style-type: none"> <li>• CMOS レベル出力</li> <li>• CMOS レベルヒステリシス入力</li> <li>• プルアップ抵抗制御あり</li> <li>• スタンバイ制御あり</li> <li>• プルアップ抵抗: 約 50 kΩ</li> <li>• <math>I_{OH} = -4 \text{ mA}</math>, <math>I_{OL} = 4 \text{ mA}</math></li> <li>• I<sup>2</sup>C 端子として使用するとき、デジタル出力 P-ch トランジスタは常にオフです。</li> </ul>
F		<ul style="list-style-type: none"> <li>• CMOS レベル出力</li> <li>• CMOS レベルヒステリシス入力</li> <li>• 入力制御あり</li> <li>• アナログ入力</li> <li>• プルアップ抵抗制御あり</li> <li>• スタンバイ制御あり</li> <li>• プルアップ抵抗: 約 50 kΩ</li> <li>• <math>I_{OH} = -4 \text{ mA}</math>, <math>I_{OL} = 4 \text{ mA}</math></li> <li>• I<sup>2</sup>C 端子として使用するとき、デジタル出力 P-ch トランジスタは常にオフです。</li> </ul>

分類	回路	備考
G		<ul style="list-style-type: none"> <li>• CMOS レベル出力</li> <li>• CMOS レベルヒステリシス入力</li> <li>• スタンバイ制御あり</li> <li>• 5 V トレラント入力</li> <li>• <math>I_{OH} = -4 \text{ mA}</math>, <math>I_{OL} = 4 \text{ mA}</math></li> <li>• PZR レジスタ制御可能 P0B, P0C, P4C, P60, P81, P82 のみ</li> <li>• I<sup>2</sup>C 端子として使用するとき、デジタル出力 P-ch トランジスタは常にオフです。</li> </ul>
H		CMOS レベルヒステリシス入力
J		<ul style="list-style-type: none"> <li>• CMOS レベル出力</li> <li>• CMOS レベルヒステリシス入力</li> <li>• 入力制御あり</li> <li>• アナログ出力</li> <li>• プルアップ抵抗制御あり</li> <li>• スタンバイ制御あり</li> <li>• プルアップ抵抗: 約 50 kΩ</li> <li>• <math>I_{OH} = -4 \text{ mA}</math>, <math>I_{OL} = 4 \text{ mA}</math></li> <li>• I<sup>2</sup>C 端子として使用するとき、デジタル出力 P-ch トランジスタは常にオフです。</li> </ul>

## 6. 取扱上のご注意

半導体デバイスは、ある確率で故障します。また、半導体デバイスの故障は、使用される条件(回路条件、環境条件など)によっても大きく左右されます。以下に、半導体デバイスをより信頼性の高い状態で使用していただくために、注意・配慮しなければならない事項について説明します。

### 6.1 設計上の注意事項

ここでは、半導体デバイスを使用して電子機器の設計を行う際に注意すべき事項について述べます。

#### 絶対最大定格の遵守

半導体デバイスは、過剰なストレス (電圧、電流、温度など) が加わると破壊する可能性があります。この限界値を定めたものが絶対最大定格です。従って、定格を一項目でも超えることのないようご注意ください。

#### 推奨動作条件の遵守

推奨動作条件は、半導体デバイスの正常な動作を保証する条件です。電気的特性の規格値は、全てこの条件の範囲内で保証されます。常に推奨動作条件下で使用してください。この条件を越えて使用すると、信頼性に悪影響を及ぼすことがあります。

本資料に記載されていない項目、使用条件、論理組み合わせでの使用は、保証していません。記載されている以外の条件での使用をお考えの場合は、必ず事前に営業部門までご相談ください。

#### 端子の処理と保護

半導体デバイスには、電源および各種入出力端子があります。これらに対して以下の注意が必要です。

1. 過電圧・過電流の防止  
各端子に最大定格を超える電圧・電流が印加されると、デバイスの内部に劣化が生じ、著しい場合には破壊に至ります。機器の設計の際には、このような過電圧・過電流の発生を防止してください。
2. 出力端子の保護  
出力端子を電源端子または他の出力端子とショートしたり、大きな容量負荷を接続すると大電流が流れる場合があります。この状態が長時間続くとデバイスが劣化しますので、このような接続はしないようにしてください。
3. 未使用入力端子の処理  
インピーダンスの非常に高い入力端子は、オープン状態で使用すると動作が不安定になる場合があります。適切な抵抗を介して電源端子やグランド端子に接続してください。

#### ラッチアップ

半導体デバイスは、基板上に P 型と N 型の領域を形成することにより構成されます。外部から異常な電圧が加えられた場合、内部の寄生 PNP 接合 (サイリスタ構造) が導通して、数百 mA を越える大電流が電源端子に流れ続けることがあります。これをラッチアップと呼びます。この現象が起きるとデバイスの信頼性を損ねるだけでなく、破壊に至り発熱・発煙・発火の恐れもあります。これを防止するために、以下の点にご注意ください。

1. 最大定格以上の電圧が端子に加わることが無いようにしてください。異常なノイズ、サージ等にも注意してください。
2. 電源投入シーケンスを考慮し、異常な電流が流れないようにしてください。

#### 安全等の規制と規格の遵守

世界各国では、安全や、電磁妨害等の各種規制と規格が設けられています。お客様が機器を設計するに際しては、これらの規制と規格に適合するようお願いします。

## フェイル・セーフ設計

半導体デバイスは、ある確率で故障が発生します。半導体デバイスが故障しても、結果的に人身事故、火災事故、社会的な損害を生じさせないように、お客様は、装置の冗長設計、延焼対策設計、過電流防止設計、誤動作防止設計などの安全設計をお願いします。

## 用途に関する注意

本資料に記載された製品は、通常の産業用、一般事務用、パーソナル用、家庭用などの一般的用途に使用されることを意図して設計・製造されています。極めて高度な安全性が要求され、仮に当該安全性が確保されない場合、社会的に重大な影響を与えかつ直接生命・身体に対する重大な危険性を伴う用途（原子力施設における核反応制御、航空機自動飛行制御、航空交通管制、大量輸送システムにおける運行制御、生命維持のための医療機器、兵器システムにおけるミサイル発射制御をいう）、ならびに極めて高い信頼性が要求される用途（海底中継器、宇宙衛星をいう）に使用されるよう設計・製造されたものではありません。当社は、これらの用途に当該製品が使用されたことにより発生した損害などについては、責任を負いかねますのでご了承ください。

## 6.2 パッケージ実装上の注意事項

パッケージには、リード挿入形と表面実装形があります。いずれの場合も、はんだ付け時の耐熱性に関する品質保証は、当社の推奨する条件での実装に対してのみ適用されます。実装条件の詳細については営業部門までお問い合わせください。

### リード挿入形

リード挿入形パッケージのプリント板への実装方法は、プリント板へ直接はんだ付けする方法とソケットを使用してプリント板に実装する方法とがあります。

プリント板へ直接はんだ付けする場合は、プリント板のスルーホールにリード挿入後、噴流はんだによるフローはんだ方法（ウェーブソルダーリング法）が一般的に使用されます。この場合、はんだ付け実装時には、通常最大定格の保存温度を上回る熱ストレスがリード部分に加わります。当社の実装推奨条件で実装してください。

ソケット実装方法でご使用になる場合、ソケットの接点の表面処理と IC のリードの表面処理が異なるとき、長時間経過後、接触不良を起こすことがあります。このため、ソケットの接点の表面処理と IC のリードの表面処理の状態を確認してから実装することをお勧めします。

### 表面実装形

表面実装形パッケージは、リード挿入形と比較して、リードが細く薄いため、リードが変形し易い性質をもっています。また、パッケージの多ピン化に伴い、リードピッチも狭く、リード変形によるオープン不良や、はんだブリッジによるショート不良が発生しやすいため、適切な実装技術が必要となります。

当社ははんだリフロー方法を推奨し、製品ごとに実装条件のランク分類を実施しています。当社推奨のランク分類に従って実装してください。

### 鉛フリーパッケージ

BGA パッケージの Sn-Ag-Cu 系ボール品を Sn-Pb 共晶はんだにて実装した場合、使用状況により接合強度が低下することがありますのでご注意ください。

### 半導体デバイスの保管について

プラスチックパッケージは樹脂でできているため、自然の環境に放置することにより吸湿します。吸湿したパッケージに実装時の熱が加わった場合、界面剥離発生による耐湿性の低下やパッケージクラックが発生することがあります。以下の点にご注意ください。

1. 急激な温度変化のある所では製品に水分の結露が起こります。このような環境を避けて、温度変化の少ない場所に保管してください。

2. 製品の保管場所はドライボックスの使用を推奨します。相対湿度 70%RH 以下、温度 5°C~30°C で保管をお願いします。ドライパッケージを開封した場合には湿度 40%~70%RH を推奨いたします。
3. 当社では必要に応じて半導体デバイスの梱包材として防湿性の高いアルミラミネート袋を用い、乾燥剤としてシリカゲルを使用しております。半導体デバイスはアルミラミネート袋に入れて密封して保管してください。
4. 腐食性ガスの発生する場所や塵埃の多い所は避けてください。

### ベーキングについて

吸湿したパッケージはベーキング (加熱乾燥) を実施することにより除湿することが可能です。

ベーキングは、当社の推奨する条件で実施してください。

条件: 125°C/24 時間

### 静電気

半導体デバイスは静電気による破壊を起こしやすいため、以下の点についてご注意ください。

1. 作業環境の相対湿度は 40% ~ 70%RH にしてください。  
除電装置 (イオン発生装置) の使用なども必要に応じて検討してください。
2. 使用するコンベア、半田槽、半田ゴテ、および周辺付帯設備は大地に接地してください。
3. 人体の帯電防止のため、指輪または腕輪などから高抵抗 (1 MΩ 程度) で大地に接地したり、導電性の衣服・靴を着用し、床に導電マットを敷くなど帯電電荷を最小限に保つようにしてください。
4. 治具、計器類は、接地または帯電防止化を実施してください。
5. 組立完了基板の収納時、発泡スチロールなどの帯電しやすい材料の使用は避けてください。

### 6.3 使用環境に関する注意事項

半導体デバイスの信頼性は、先に述べました周囲温度とそれ以外の環境条件にも依存します。ご使用にあたっては、以下の点にご注意ください。

1. 湿度環境  
高湿度環境下での長期の使用は、デバイス自身だけでなくプリント基板等にもリーク性の不具合が発生する場合があります。  
高湿度が想定される場合は、防湿処理を施す等の配慮をお願いします。
2. 静電気放電  
半導体デバイスの直近に高電圧に帯電したものが存在すると、放電が発生し誤動作の原因となることがあります。  
このような場合、帯電の防止または放電の防止の処置をお願いします。
3. 腐食性ガス、塵埃、油  
腐食性ガス雰囲気中や、塵埃、油等がデバイスに付着した状態で使用すると、化学反応によりデバイスに悪影響を及ぼす場合があります。このような環境下でご使用の場合は、防止策についてご検討ください。
4. 放射線・宇宙線  
一般のデバイスは、設計上、放射線、宇宙線にさらされる環境を想定しておりません。したがって、これらを遮蔽してご使用ください。
5. 発煙・発火  
樹脂モールド型のデバイスは、不燃性ではありません。発火物の近くでは、ご使用にならないでください。発煙・発火しますと、その際に毒性を持ったガスが発生する恐れがあります。

その他、特殊な環境下でのご使用をお考えの場合は、営業部門にご相談ください。



## 7. デバイス使用上の注意

### 電源端子について

VCC, VSS 端子が複数ある場合、デバイス設計上はラッチアップなどの誤動作を防止するためにデバイス内部で同電位にすべきものどうしを接続してありますが、不要輻射の低減・グラウンドレベルの上昇によるストロブ信号の誤動作の防止・総出力電流規格を遵守などのために、必ずそれらすべてを外部で電源およびグラウンドに接続してください。また、電流供給源からできる限り低いインピーダンスで本デバイスの各電源端子と GND 端子に接続してください。

さらに、本デバイスの近くで各電源端子と GND 端子の間、AVCC 端子と AVSS 端子の間に 0.1  $\mu$ F 程度のセラミックコンデンサをバイパスコンデンサとして接続することをお勧めします。

### 電源電圧の安定化について

電源電圧の変動が VCC の推奨動作条件内においても、急峻な変化があると誤動作することがあります。安定化の基準として VCC は、商用周波数 (50 Hz ~ 60 Hz) におけるリップル変動(ピークピーク値) を推奨動作条件内の 10%以内にしてください。かつ電源切り換えによる瞬間変動の過渡変動率は 0.1 V/ $\mu$ s 以下にしてください。

### 水晶発振回路について

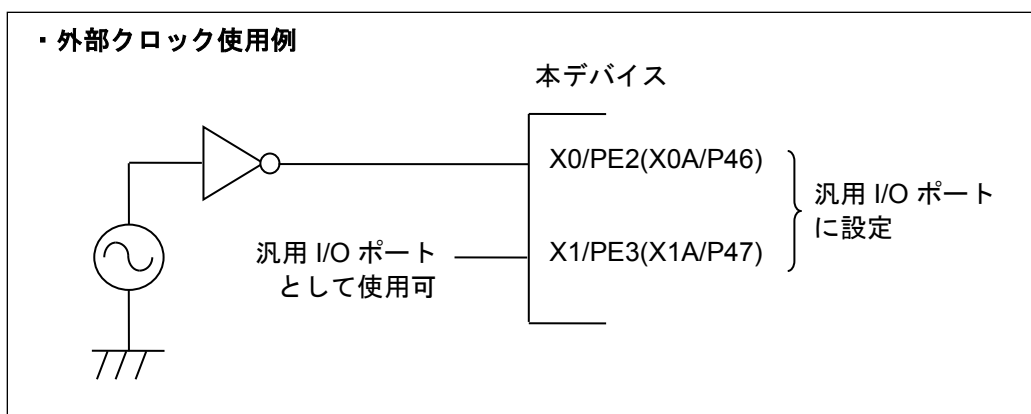
X0/X1, X0A/X1A 端子の近辺のノイズは本デバイスの誤動作の原因となります。X0/X1, X0A/X1A 端子および水晶振動子さらにグラウンドへのバイパスコンデンサはできる限り近くに配置するようにプリント板を設計してください。

また、X0/X1, X0A/X1A 端子の周りをグラウンドで囲むようなプリント板アートワークは安定した動作を期待できますので、強くお勧めします。

実装基板にて、使用する水晶振動子の発振評価を実施してください。

### 外部クロック使用時の注意

外部クロックを使用する場合は、汎用 I/O ポートに設定し X0/PE2, X0A/P46 端子にクロック入力してください。



### マルチファンクションシリアル端子を I<sup>2</sup>C 端子として使用する場合の扱いについて

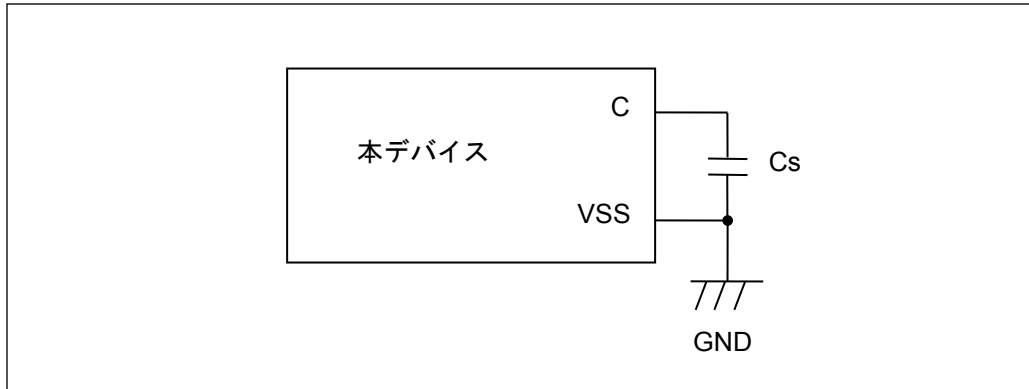
マルチファンクションシリアル端子を I<sup>2</sup>C 端子として使用する場合、デジタル出力 P-ch トランジスタは常にディセーブルです。しかし、I<sup>2</sup>C 端子もほかの端子と同様に、デバイスの電気的特性を守り、電源をオフにしたまま外部 I<sup>2</sup>C バスシステムへ接続しないでください。

## C 端子について

本シリーズはレギュレータを内蔵しています。必ず C 端子と GND 端子の間にレギュレータ用の平滑コンデンサ( $C_S$ )を接続してください。平滑コンデンサにはセラミックコンデンサまたは同程度の周波数特性のコンデンサを使用してください。

なお、積層セラミックコンデンサは、温度による容量値の変化幅に特性(F 特性, Y5V 特性)を持つものがあります。コンデンサの温度特性を確認し、使用条件において規格値を満たすコンデンサを使用してください。

本シリーズでは  $4.7\ \mu\text{F}$  程度の平滑コンデンサを推奨します。



## モード端子(MD0, MD1)について

モード端子(MD0, MD1)は VCC 端子または VSS 端子に直接接続してください。内蔵フラッシュメモリ書換えなどの目的で、モード端子レベルを変更できるようにプルアップまたはプルダウンをする場合には、ノイズによりデバイスが意図せずテストモードに入るのを防止するため、プル

アップまたはプルダウンに使用する抵抗値はできるだけ低く抑えると共に、モード端子から VCC 端子または VSS 端子への距離を最小にし、できるだけ低インピーダンスで接続するようにプリント基板を設計してください。

## 電源投入時について

電源を投入/切断の際は同時か、あるいは次の順番で投入/切断を行ってください。

なお、A/D コンバータを使用しない場合でも、 $\text{AVCC} = \text{VCC}$  レベル、 $\text{AVSS} = \text{VSS}$  レベルに接続してください。

投入時 :  $\text{VCC} \rightarrow \text{AVCC} \rightarrow \text{AVRH}$

切断時 :  $\text{AVRH} \rightarrow \text{AVCC} \rightarrow \text{VCC}$

## シリアル通信について

シリアル通信においては、ノイズなどにより間違ったデータを受信する可能性があります。そのため、ノイズを抑えるボードの設計をしてください。

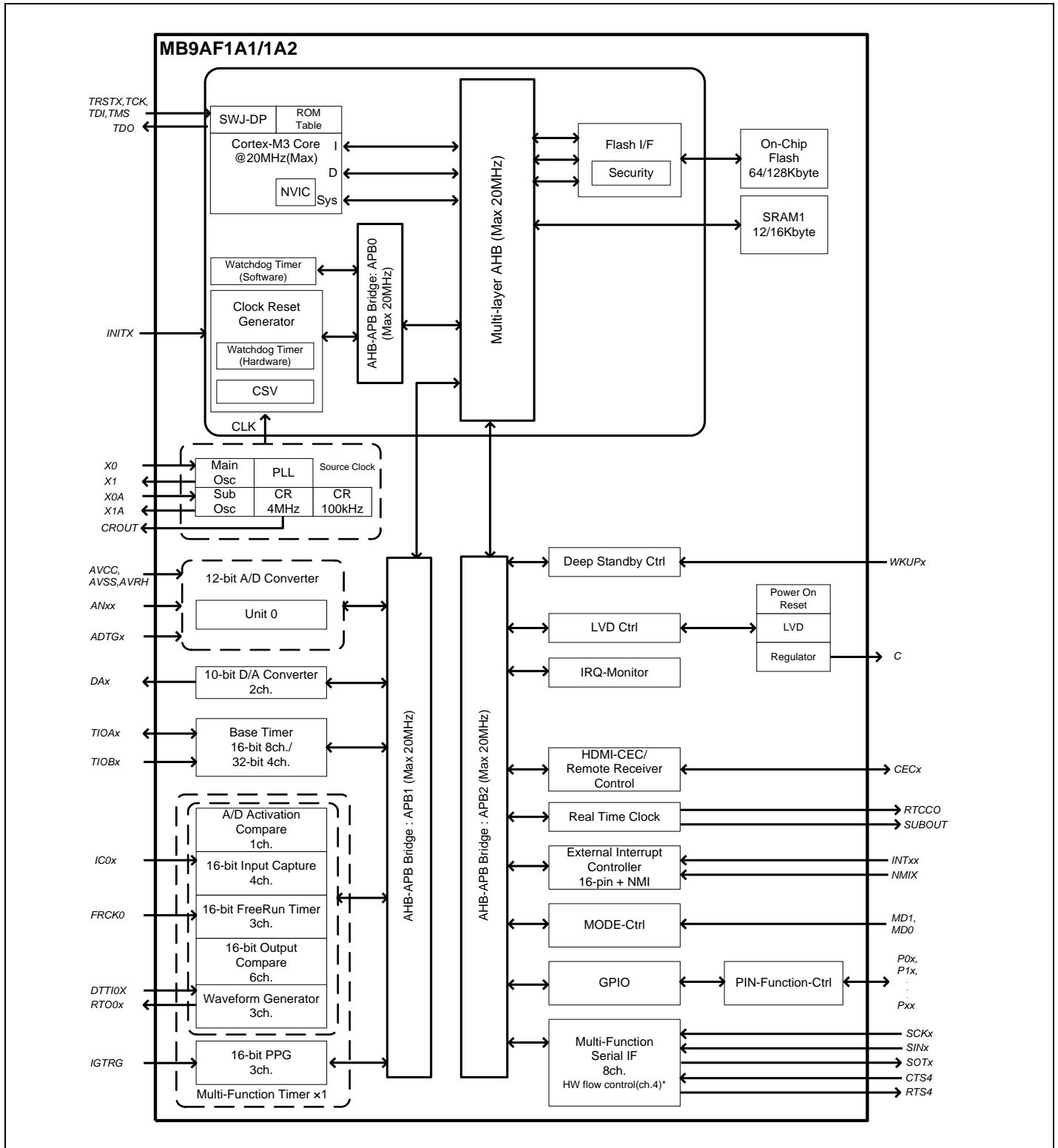
また、万が一ノイズなどの影響により誤ったデータを受信した場合を考慮し、最後にデータのチェックサムなどを付加してエラー検出を行ってください。エラーが検出された場合には、再送を行うなどの処理をしてください。

## メモリサイズの異なる製品間およびフラッシュメモリ製品と MASK 製品の特性差について

メモリサイズの異なる製品間およびフラッシュメモリ製品と MASK 製品ではチップレイアウトやメモリ構造の違いにより消費電流や ESD, ラッチアップ, ノイズ特性, 発振特性等を含めた電気的特性が異なります。

お客様にて同一シリーズの別製品に切り換えて使用する際は、電気的特性の評価を行ってください。

## 8. ブロックダイアグラム



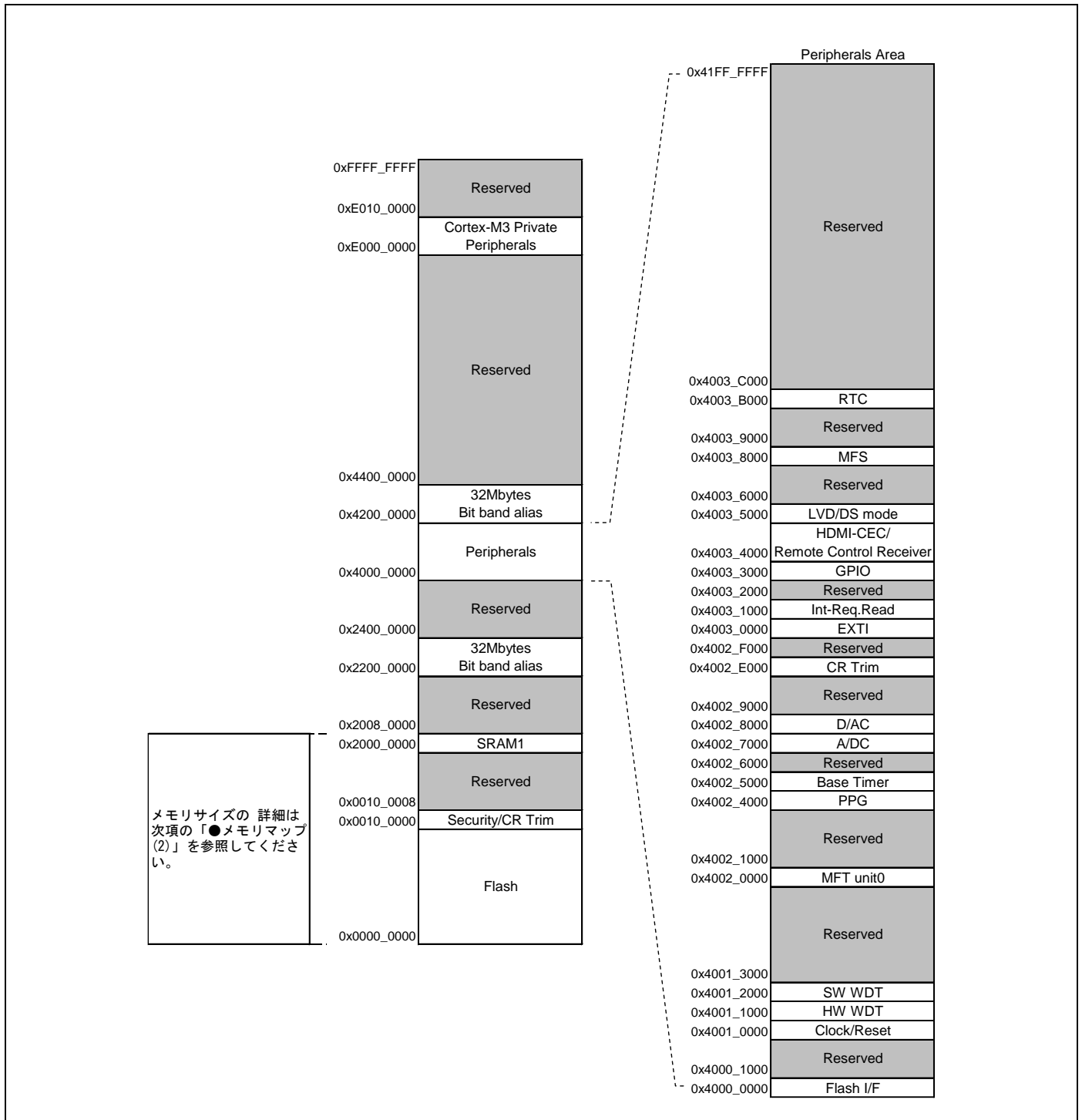
\*: MB9AF1A1L と MB9AF1A2L は、マルチファンクションシリアルインタフェースのハードウェアフロー・コントロールは非対応です。

## 9. メモリサイズ

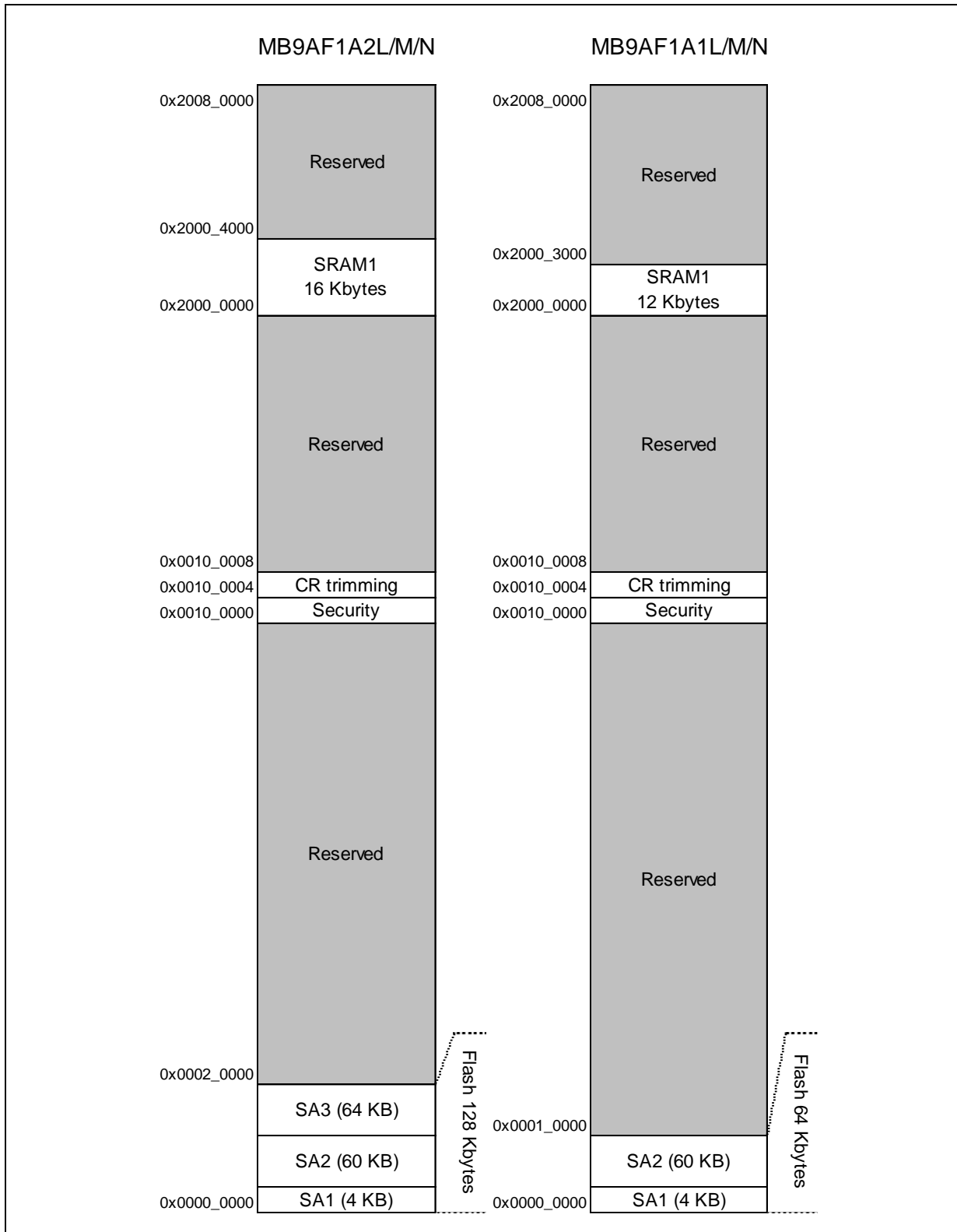
メモリサイズについては、「1. 品種構成」の「メモリサイズ」を参照してください。

## 10. メモリマップ

### メモリマップ(1)



## メモリマップ(2)



フラッシュメモリの詳細は、「MB9AAA0N/1A0N/A30N/130N/130L シリーズ フラッシュプログラミングマニュアル」を参照してください。

**ペリフェラル・アドレスマップ**

スタートアドレス	エンドアドレス	バス	周辺機能
0x4000_0000	0x4000_0FFF	AHB	フラッシュメモリ I/F レジスタ
0x4000_1000	0x4000_FFFF		予約
0x4001_0000	0x4001_0FFF	APB0	クロック・リセット制御
0x4001_1000	0x4001_1FFF		ハードウェアウォッチドッグタイマ
0x4001_2000	0x4001_2FFF		ソフトウェアウォッチドッグタイマ
0x4001_3000	0x4001_4FFF		予約
0x4001_5000	0x4001_5FFF		予約
0x4001_6000	0x4001_FFFF		予約
0x4002_0000	0x4002_0FFF	APB1	多機能タイマ unit0
0x4002_1000	0x4002_1FFF		予約
0x4002_2000	0x4002_3FFF		予約
0x4002_4000	0x4002_4FFF		PPG
0x4002_5000	0x4002_5FFF		ベースタイマ
0x4002_6000	0x4002_6FFF		予約
0x4002_7000	0x4002_7FFF		A/D コンバータ
0x4002_8000	0x4002_8FFF		D/A コンバータ
0x4002_9000	0x4002_DFFF		予約
0x4002_E000	0x4002_EFFF		内蔵 CR トリミング
0x4002_F000	0x4002_FFFF		予約
0x4003_0000	0x4003_0FFF	APB2	外部割込み
0x4003_1000	0x4003_1FFF		割込み要因確認レジスタ
0x4003_2000	0x4003_2FFF		予約
0x4003_3000	0x4003_3FFF		GPIO
0x4003_4000	0x4003_4FFF		HDMI-CEC/リモコン受信
0x4003_5000	0x4003_50FF		低電圧検出
0x4003_5100	0x4003_5FFF		ディープスタンバイ制御部
0x4003_6000	0x4003_6FFF		予約
0x4003_7000	0x4003_7FFF		予約
0x4003_8000	0x4003_8FFF		マルチファンクションシリアル
0x4003_9000	0x4003_9FFF		予約
0x4003_A000	0x4003_AFFF		予約
0x4003_B000	0x4003_BFFF		リアルタイムクロック
0x4003_C000	0x4003_FFFF		予約
0x4004_0000	0x4004_FFFF	AHB	予約
0x4005_0000	0x4005_FFFF		予約
0x4006_0000	0x4006_0FFF		予約
0x4006_1000	0x4006_1FFF		予約
0x4006_2000	0x4006_2FFF		予約
0x4006_3000	0x4006_3FFF		予約
0x4006_4000	0x41FF_FFFF		予約

## 11. 各 CPU ステートにおける端子状態

端子の状態として使用している語句は、以下の意味を持ちます。

### ■INITX=0

INITX 端子が"L"レベルの期間です。

### ■INITX=1

INITX 端子が"H"レベルの期間です。

### ■SPL=0

スタンバイモードコントロールレジスタ(STB\_CTL)のスタンバイ端子レベル設定ビット(SPL)が"0"に設定された状態です。

### ■SPL=1

スタンバイモードコントロールレジスタ(STB\_CTL)のスタンバイ端子レベル設定ビット(SPL)が"1"に設定された状態です。

### ■入力可

入力機能が使用可能な状態です。

### ■内部入力"0"固定

入力機能が使用できない状態です。内部入力は"L"に固定されます。

### ■Hi-Z

端子駆動用トランジスタを駆動禁止状態にし、端子を Hi-Z にします。

### ■設定不可

設定できません。

### ■直前状態保持

本モードに遷移する直前の状態を保持します。  
内蔵されている周辺機能が動作中であれば、その周辺機能にしたがいます。  
ポートとして使用している場合は、その状態を保持します。

### ■アナログ入力可

アナログ入力が許可されています。

### ■トレース出力

トレース機能が使用可能な状態です。

### ■GPIO 選択

ディープスタンバイモード時、汎用 I/O ポートに切り換わります。

**端子状態一覧表**

端子 状態 形式	グループ 機能名	パワーオン リセット または 低電圧検出 状態	INITX 入力 状態	デバイス 内部 リセット 状態	ラン モード または スリープ モード 状態	タイマモード, RTC モード, または ストップモード 状態		ディープスタンバイ RTC モード または ディープスタンバイ ストップモード 状態		ディープ スタンバイ モード 復帰直後 状態
		電源不安定	電源安定		電源安定	電源安定		電源安定		電源安定
		-	INITX=0	INITX=1	INITX=1	INITX=1		INITX=1		INITX=1
		-	-	-	-	SPL=0	SPL=1	SPL=0	SPL=1	-
A	メイン 水晶発振 入力端子	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可
	外部メイン クロック 入力選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持/ 発振 停止時*1 は 出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 入力可 発振 停止時*1 は Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択
	GPIO 選択 時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持
B	メイン 水晶発振 出力端子	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*1 は Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*1 は Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*1 は Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*1 は Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*1 は Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*1 は Hi-Z/ 内部入力 "0"固定
	GPIO 選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持
C	INITX 入力端子	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可
D	モード 入力端子	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可
E	JTAG 選択時	Hi-Z	プルアップ/ 入力可	プルアップ/ 入力可	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持
	GPIO 選択時	設定不可	設定不可	設定不可			Hi-Z/ 内部入力 "0"固定		Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	
F	外部割込み 許可選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択
	上記以外の リソース 選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定			出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定			
	GPIO 選択時						出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持		



端子状態形式	グループ機能名	パワーオンリセットまたは低電圧検出状態	INITX入力状態	デバイス内部リセット状態	ランモードまたはスリープモード状態	タイマモード, RTCモード, またはストップモード状態		ディープスタンバイRTCモードまたはディープスタンバイストップモード状態		ディープスタンバイモード復帰直後状態
		電源不安定	電源安定		電源安定	電源安定		電源安定		電源安定
		-	INITX=0	INITX=1	INITX=1	INITX=1		INITX=1		INITX=1
		-	-	-	-	SPL=0	SPL=1	SPL=0	SPL=1	-
G	WKUP許可時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態保持	直前状態保持	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	WKUP 入力可	Hi-Z/ WKUP 入力可	GPIO 選択
	外部割込み許可選択時	設定不可	設定不可	設定不可			直前状態保持	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	
	上記以外のリソース選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可			Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定		直前状態 保持
	GPIO選択時									
H	リソース選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可	直前状態保持	直前状態保持	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択
	GPIO選択時							出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定		直前状態 保持
I	NMIX選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態保持	直前状態保持	直前状態 保持	WKUP 入力可	Hi-Z/ WKUP 入力可	GPIO 選択
	上記以外のリソース選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可			Hi-Z/ 内部入力 "0"固定			
	GPIO選択時									直前状態 保持
J	アナログ入力選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可
	上記以外のリソース選択時							設定不可	設定不可	設定不可
	GPIO選択時	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持							

端子状態形式	グループ機能名	パワーオンリセットまたは低電圧検出状態	INITX入力状態	デバイス内部リセット状態	ランモードまたはスリープモード状態	タイマモード, RTC モードまたはストップモード状態		ディープスタンバイ RTC モードまたはディープスタンバイストップモード状態		ディープスタンバイモード復帰直後状態
		電源不安定	電源安定		電源安定	電源安定		電源安定		電源安定
		-	INITX=0	INITX=1	INITX=1	INITX=1		INITX=1		INITX=1
		-	-	-	-	SPL=0	SPL=1	SPL=0	SPL=1	-
K	アナログ入力選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可
	外部割込み許可選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択
	上記以外のリソース選択時						Hi-Z/ 内部入力 "0"固定			
	GPIO選択時						出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定			直前状態 保持
L	アナログ入力選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定/ アナログ 入力可
	WKUP許可時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	WKUP 入力可	Hi-Z/ WKUP 入力可	GPIO 選択
	外部割込み許可選択時						直前状態 保持	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択
	上記以外のリソース選択時						Hi-Z/ 内部入力 "0"固定			
	GPIO選択時						出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定			直前状態 保持
M	サブ水晶発振入力端子	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可
	外部サブクロック入力選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持/ 発振 停止時*2は 出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 入力可 発振 停止時*2は Hi-Z/内部入 力"0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*2は 出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 入力可 発振 停止時*2は Hi-Z/内部入 力"0"固定	直前状態 保持/ ディープ スタンバイ ストップ モードから の復帰時は GPIO 選択
	GPIO選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持

端子状態形式	グループ機能名	パワーオンリセットまたは低電圧検出状態	INITX入力状態	デバイス内部リセット状態	ランモードまたはスリープモード状態	タイマモード、RTCモードまたはストップモード状態		ディープスタンバイRTCモードまたはディープスタンバイストップモード状態		ディープスタンバイモード復帰直後状態
		電源不安定	電源安定		電源安定	電源安定		電源安定		電源安定
		-	INITX=0	INITX=1	INITX=1	INITX=1		INITX=1		INITX=1
		-	-	-	-	SPL=0	SPL=1	SPL=0	SPL=1	-
N	サブ水晶発振出力端子	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持	直前状態 保持/ 発振 停止時*2は Hi-Z/内部 入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*2は Hi-Z/内部 入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*2は Hi-Z/内部 入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*2は Hi-Z/内部 入力 "0"固定	直前状態 保持/ 発振 停止時*2は Hi-Z/内部 入力 "0"固定
	GPIO選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	直前状態 保持
O	外部割込み許可選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	GPIO 選択/ 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択
	GPIO選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可			Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定		直前状態 保持
P	モード入力端子	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可	入力可
	GPIO選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	Hi-Z/ 入力可	直前状態 保持	Hi-Z/ 入力可	直前状態 保持
Q	CEC許可時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持	直前状態 保持
	上記以外のリソース選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可	直前状態 保持	直前状態 保持	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択
	GPIO選択時							出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定		直前状態 保持

端子状態形式	グループ機能名	パワーオンリセットまたは低電圧検出状態	INITX入力状態	デバイス内部リセット状態	ランモードまたはスリープモード状態	タイマモード, RTCモード, またはストップモード状態		ディープスタンバイRTCモードまたはディープスタンバイストップモード状態		ディープスタンバイモード復帰直後状態		
		電源不安定	電源安定		電源安定	電源安定		電源安定		電源安定		
		-	INITX=0	INITX=1	INITX=1	INITX=1		INITX=1		INITX=1		
		-	-	-	-	SPL=0	SPL=1	SPL=0	SPL=1	-		
R	CEC許可時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態保持	直前状態保持	直前状態保持	直前状態保持	直前状態保持	直前状態保持		
	WKUP許可時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態保持	直前状態保持	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	WKUP 入力可	Hi-Z/ WKUP 入力可	GPIO 選択		
	外部割込み許可選択時						直前状態保持	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定			
	上記以外のリソース選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可			Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定		直前状態保持		
	GPIO選択時											
S	アナログ出力選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態保持	*3	*4	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択		
	外部割込み許可選択時	設定不可	設定不可	設定不可							直前状態保持	
	上記以外のリソース選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可						Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	直前状態保持
	GPIO選択時											
T	アナログ出力選択時	設定不可	設定不可	設定不可	直前状態保持	*3	*4	GPIO 選択 内部入力 "0"固定	Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	GPIO 選択		
	リソース選択時	Hi-Z	Hi-Z/ 入力可	Hi-Z/ 入力可				直前状態保持		Hi-Z/ 内部入力 "0"固定	出力直前 状態保持/ 内部入力 "0"固定	直前状態保持
	GPIO選択時											

\*1: サブランモード, 低速 CR ランモード, サブスリープモード, 低速 CR スリープモード, サブタイマモード, 低速 CR タイマモード, RTC モード, ストップモード, ディープスタンバイ RTC モード, ディープスタンバイストップモードは発振が停止します。

\*2: ストップモード, ディープスタンバイストップモードは発振が停止します。

\*3: タイマモード状態は直前状態保持、RTC モードまたはストップモード状態は GPIO 選択/内部入力"0"固定です。

\*4: タイマモード状態は直前状態保持、RTC モードまたはストップモード状態は Hi-Z/内部入力"0"固定です。

## 12. 電氣的特性

### 12.1 絶対最大定格

項目	記号	定格値		単位	備考
		最小	最大		
電源電圧*1,*2	V <sub>CC</sub>	V <sub>SS</sub> - 0.5	V <sub>SS</sub> + 6.5	V	
アナログ電源電圧*1,*3	AV <sub>CC</sub>	V <sub>SS</sub> - 0.5	V <sub>SS</sub> + 6.5	V	
アナログ基準電圧*1,*3	AV <sub>RH</sub>	V <sub>SS</sub> - 0.5	V <sub>SS</sub> + 6.5	V	
入力電圧*1	V <sub>I</sub>	V <sub>SS</sub> - 0.5	V <sub>CC</sub> + 0.5 (≦6.5 V)	V	
		V <sub>SS</sub> - 0.5	V <sub>SS</sub> + 6.5	V	5V トレラント
アナログ端子入力電圧*1	V <sub>IA</sub>	V <sub>SS</sub> - 0.5	AV <sub>CC</sub> + 0.5 (≦6.5 V)	V	
出力電圧*1	V <sub>O</sub>	V <sub>SS</sub> - 0.5	V <sub>CC</sub> + 0.5 (≦6.5 V)	V	
"L"レベル最大出力電流*4	I <sub>OL</sub>	-	10	mA	
"L"レベル平均出力電流*5	I <sub>OLAV</sub>	-	4	mA	
"L"レベル最大総出力電流	∑I <sub>OL</sub>	-	100	mA	
"L"レベル平均総出力電流*6	∑I <sub>OLAV</sub>	-	50	mA	
"H"レベル最大出力電流*4	I <sub>OH</sub>	-	- 10	mA	
"H"レベル平均出力電流*5	I <sub>OHAV</sub>	-	- 4	mA	
"H"レベル最大総出力電流	∑I <sub>OH</sub>	-	- 100	mA	
"H"レベル平均総出力電流*6	∑I <sub>OHAV</sub>	-	- 50	mA	
消費電力	P <sub>D</sub>	-	400	mW	
保存温度	T <sub>STG</sub>	- 55	+ 150	°C	

\*1: V<sub>SS</sub> = AV<sub>SS</sub> = 0 V を基準にした値です。

\*2: V<sub>CC</sub> は V<sub>SS</sub> - 0.5 V より低くならないようにしてください。

\*3: 電源投入時など V<sub>CC</sub> + 0.5 V を超えないようにしてください。

\*4: 最大出力電流は、該当する端子 1 本のピーク値を規定します。

\*5: 平均出力電流は、該当する端子 1 本に流れる電流の 100 ms の期間内での平均電流を規定します。

\*6: 平均総出力電流は、該当する端子すべてに流れる電流の 100 ms の期間内での平均電流を規定します。

#### <注意事項>

- 絶対最大定格を超えるストレス（電圧、電流、温度など）の印加は、半導体デバイスを破壊する可能性があります。したがって、定格を一項目でも超えることのないようご注意ください。

## 12.2 推奨動作条件

 $(V_{SS} = AV_{SS} = 0.0V)$ 

項目		記号	条件	規格値		単位	備考
				最小	最大		
電源電圧		$V_{CC}$	-	1.8	5.5	V	
アナログ電源電圧		$AV_{CC}$	-	1.8	5.5	V	$AV_{CC} = V_{CC}$
アナログ基準電圧		$AV_{RH}$	-	2.7	$AV_{CC}$	V	$AV_{CC} \geq 2.7 V$
				$AV_{CC}$			$AV_{CC} < 2.7 V$
平滑コンデンサ容量		$C_S$	-	1	10	$\mu F$	内蔵レギュレータ用*
動作温度	LQD064, LQG064, LQH080, LQJ080, LQI100, PQH100	$T_A$	-	- 40	+ 85	°C	

\*: 平滑コンデンサの接続方法は、「7. デバイス使用上の注意」の「•C 端子について」を参照してください。

### <注意事項>

- 推奨動作条件は、半導体デバイスの正常な動作を確保するための条件です。電気的特性の規格値は、すべてこの条件の範囲内で保証されます。常に推奨動作条件下で使用してください。この条件を超えて使用すると、信頼性に悪影響を及ぼすことがあります。データシートに記載されていない項目、使用条件、論理の組合せでの使用は、保証していません。記載されている以外の条件での使用をお考えの場合は、必ず事前に営業部門までご相談ください。

## 12.3 直流規格

### 12.3.1 電流規格

( $V_{CC} = AV_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = AV_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C + 85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	条件		規格値		単位	備考
					標準*3	最大*4		
電源電流	Icc	VCC	PLL ランモード	CPU: 20 MHz, 周辺: 20 MHz, フラッシュメモリ 0 Wait, FRWTR.RWT = 00, FSYNDN.SD = 000	19	24	mA	*1, *5
				CPU: 20 MHz, 周辺: クロック停止, NOP 動作	9.5	12.5	mA	*1, *5
			高速 CR ランモード	CPU/周辺: 4 MHz*2, フラッシュメモリ 0 Wait, FRWTR.RWT = 00, FSYNDN.SD = 000	4.5	5	mA	*1
			サブ ランモード	CPU/周辺: 32 kHz, フラッシュメモリ 0 Wait, FRWTR.RWT = 00, FSYNDN.SD = 000	0.25	0.55	mA	*1, *6
			低速 CR ランモード	CPU/周辺: 100 kHz, フラッシュメモリ 0 Wait, FRWTR.RWT = 00, FSYNDN.SD = 000	0.3	0.95	mA	*1
	Iccs		PLL スリープモード	周辺: 20 MHz	8	10.5	mA	*1, *5
			高速 CR スリープモード	周辺: 4 MHz*2	2	2.5	mA	*1
			サブ スリープモード	周辺: 32 kHz	0.2	0.45	mA	*1, *6
			低速 CR スリープモード	周辺: 100 kHz	0.25	0.65	mA	*1

\*1: 全ポート固定時

\*2: トリミングにて 4 MHz に設定した場合

\*3:  $T_A = +25^{\circ}C$ ,  $V_{CC} = 3.3V$

\*4:  $T_A = +85^{\circ}C$ ,  $V_{CC} = 5.5V$

\*5: 水晶振動子(4 MHz)使用時(発振回路の消費電流を含む)

\*6: 水晶振動子(32 kHz)使用時(発振回路の消費電流を含む)

項目	記号	端子名	条件		規格値		単位	備考
					標準*2	最大*3		
電源電流	I <sub>CC</sub> T	VCC	メイン タイマモード	T <sub>A</sub> = + 25°C, LVD off 時	0.9	3.3	mA	*1, *4
				T <sub>A</sub> = + 85°C, LVD off 時	1.5	3.5	mA	*1, *4
	I <sub>CC</sub> T		サブ タイマモード	T <sub>A</sub> = + 25°C, LVD off 時	7.5	60	μA	*1, *5
				T <sub>A</sub> = + 85°C, LVD off 時	16	150	μA	*1, *5
	I <sub>CC</sub> R		RTC モード	T <sub>A</sub> = + 25°C, LVD off 時	1.5	6.5	μA	*1, *5
				T <sub>A</sub> = + 85°C, LVD off 時	6	79	μA	*1, *5
	I <sub>CC</sub> H		ストップモード	T <sub>A</sub> = + 25°C, LVD off 時	0.6	5	μA	*1
				T <sub>A</sub> = + 85°C, LVD off 時	4.2	77	μA	*1
	I <sub>CC</sub> RD		ディープ スタンバイ RTC モード	T <sub>A</sub> = + 25°C, LVD off 時	1.3	4.5	μA	*1, *5
				T <sub>A</sub> = + 85°C, LVD off 時	3	22	μA	*1, *5
	I <sub>CC</sub> HD		ディープ スタンバイ ストップモード	T <sub>A</sub> = + 25°C, LVD off 時	0.4	3	μA	*1
				T <sub>A</sub> = + 85°C, LVD off 時	1.4	20	μA	*1

\*1: 全ポート固定時

\*2: V<sub>CC</sub>=3.3 V

\*3: V<sub>CC</sub>=5.5 V

\*4: 水晶振動子(4 MHz)使用時(発振回路の消費電流を含む)

\*5: 水晶振動子(32 kHz)使用時(発振回路の消費電流を含む)



**低電圧検出回路(LVD)電流**
 $(V_{CC} = AV_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = AV_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				標準*	最大		
低電圧 検出回路 (LVD) 電源電流	ICCLVD	VCC	リセット発生用動作時 または 割込み発生用 通常モード動作時	10	20	μA	未検出時
			リセット発生用動作時 かつ 割込み発生用 通常モード動作時	14	30	μA	
			割込み発生用 ローパワーモード動作時	0.3	2	μA	未検出時

\*:  $V_{CC}=3.3V$  時

**フラッシュメモリ電流**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				標準	最大		
フラッシュメモリ 書き込み/消去電流	ICCFLASH	VCC	書き込み/ 消去時	10.8	11.9	mA	

**A/D コンバータ電流**
 $(V_{CC} = AV_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = AV_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				標準	最大		
電源電流	ICCAD	AVCC	A/D 1unit 動作時	1.4	2.5	mA	
			A/D 停止時	0.1	0.35	μA	
基準電源電流	ICCAVRH	AVRH	A/D 1unit 動作時 AVRH=5.5 V	0.5	1.5	mA	
			A/D 停止時	0.1	0.3	μA	

**D/A コンバータ電流**
 $(V_{CC} = AV_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = AV_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				標準	最大		
電源電流	IDDA	AVCC	D/A 1ch.動作時 AVCC = 3.3 V	314	440	μA	*1, *2
			D/A 1ch.動作時 AVCC = 5.0 V	476	670	μA	*1, *2
	IDSA		D/A 停止時	-	1.0	μA	*1

\*1: 無負荷時

\*2: 0x200 設定時に電流最大

**12.3.2 端子特性**
 $(V_{CC} = AV_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = AV_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	規格値			単位	備考
				最小	標準	最大		
"H"レベル 入力電圧 (ヒステリシス入力)	$V_{IHS}$	MD0, MD1, PE0, PE2, PE3, P46, P47, P3A, P3B, P3C, P3D, P3E, P3F, INITX	-	$V_{CC} \times 0.8$	-	$V_{CC} + 0.3$	V	
		P0A, P0B, P0C, P4C, P60, P80, P81, P82	-	$V_{CC} \times 0.7$	-	$V_{SS} + 5.5$	V	5V トレラント
		上記以外の CMOS ヒステリシス 入力端子	-	$V_{CC} \times 0.7$	-	$V_{CC} + 0.3$	V	
"L"レベル 入力電圧 (ヒステリシス入力)	$V_{ILS}$	MD0, MD1, PE0, PE2, PE3, P46, P47, INITX	-	$V_{SS} - 0.3$	-	$V_{CC} \times 0.2$	V	
		上記以外の CMOS ヒステリシス 入力端子	-	$V_{SS} - 0.3$	-	$V_{CC} \times 0.3$	V	
"H"レベル 出力電圧	$V_{OH}$	Pxx	$V_{CC} \geq 4.5V$ , $I_{OH} = -4mA$	$V_{CC} - 0.5$	-	$V_{CC}$	V	
			$V_{CC} < 4.5V$ , $I_{OH} = -1mA$					
"L"レベル 出力電圧	$V_{OL}$	Pxx	$V_{CC} \geq 4.5V$ , $I_{OL} = 4mA$	$V_{SS}$	-	0.4	V	
			$V_{CC} < 4.5V$ , $I_{OL} = 2mA$					
入力リーク 電流	$I_{IL}$	-	-	-5	-	+5	$\mu A$	
		CEC0, CEC1	$V_{CC} = AV_{CC} =$ $AVRH = V_{SS} =$ $AV_{SS} = 0.0V$	-	-	+1.8	$\mu A$	
プルアップ 抵抗値	$R_{PU}$	プルアップ 端子	$V_{CC} \geq 4.5V$	25	50	100	k $\Omega$	
			$V_{CC} < 4.5V$	40	100	400		
入力容量	$C_{IN}$	VCC, VSS, AVCC, AVSS, AVRH 以外	-	-	5	15	pF	

## 12.4 交流規格

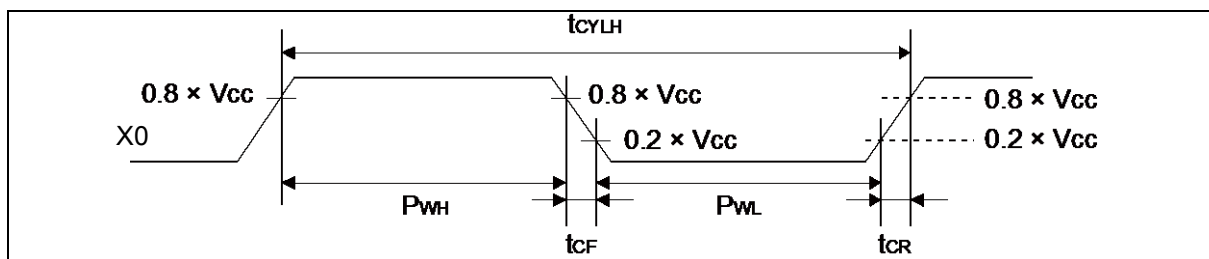
### 12.4.1 メインクロック入力規格

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				最小	最大		
入力周波数	f <sub>CH</sub>	X0, X1	V <sub>CC</sub> ≧2.0 V	4	20	MHz	水晶発振子接続時
			V <sub>CC</sub> <2.0 V	4	4	MHz	
			V <sub>CC</sub> ≧4.5 V	4	20	MHz	外部クロック時
			V <sub>CC</sub> <4.5 V	4	16	MHz	
入力クロック周期	t <sub>CYLH</sub>		V <sub>CC</sub> ≧4.5 V	50	250	ns	外部クロック時
			V <sub>CC</sub> <4.5 V	62.5	250	ns	
入力クロック パルス幅	-		PWH/t <sub>CYLH</sub> PWL/t <sub>CYLH</sub>	45	55	%	外部クロック時
入力クロック 立上り, 立下り 時間	t <sub>CF</sub> , t <sub>CR</sub>		-	-	5	ns	外部クロック時
内部動作 クロック*1 周波数	f <sub>CM</sub>	-	-	-	20	MHz	マスタクロック
	f <sub>CC</sub>	-	-	-	20	MHz	ベースクロック (HCLK/FCLK)
	f <sub>CP0</sub>	-	-	-	20	MHz	APB0 バスクロック*2
	f <sub>CP1</sub>	-	-	-	20	MHz	APB1 バスクロック*2
	f <sub>CP2</sub>	-	-	-	20	MHz	APB2 バスクロック*2
内部動作 クロック*1 サイクル時間	t <sub>CYCC</sub>	-	-	50	-	ns	ベースクロック (HCLK/FCLK)
	t <sub>CYCP0</sub>	-	-	50	-	ns	APB0 バスクロック*2
	t <sub>CYCP1</sub>	-	-	50	-	ns	APB1 バスクロック*2
	t <sub>CYCP2</sub>	-	-	50	-	ns	APB2 バスクロック*2

\*1: 各内部動作クロックの詳細については、『FM3 ファミリー ペリフェラルマニュアル』の『CHAPTER 2-1:クロック』を参照してください。

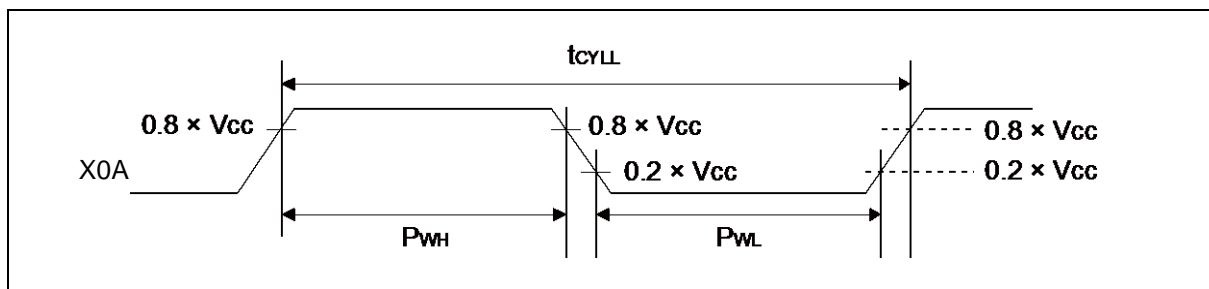
\*2: 各ペリフェラルが接続されている APB バスについては「8. ブロックダイアグラム」を参照してください。



### 12.4.2 サブクロック入力規格

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	条件	規格値			単位	備考
				最小	標準	最大		
入力周波数	$f_{CL}$	X0A, X1A	-	-	32.768	-	kHz	水晶発振接続時
			-	32	-	100	kHz	外部クロック時
入力クロック周期	$t_{CYLL}$		-	10	-	31.25	$\mu s$	外部クロック時
入力クロックパルス幅	-		$P_{WH}/t_{CYLL}$ , $P_{WL}/t_{CYLL}$	45	-	55	%	外部クロック時



### 12.4.3 内蔵 CR 発振規格

#### 内蔵高速 CR

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	条件		規格値			単位	備考
				最小	標準	最大		
クロック周波数	$f_{CRH}$	$V_{CC} \geq 2.2V$	$T_A = +25^{\circ}C$	3.92	4	4.08	MHz	トリミング時*1
			$T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$	3.8	4	4.2		
			$T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$	2.3	-	7.03		非トリミング時
		$V_{CC} < 2.2V$	$T_A = +25^{\circ}C$	3.4	4	4.6	MHz	トリミング時*1
			$T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$	3.16	4	4.84		
			$T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$	2.3	-	7.03		非トリミング時
周波数安定時間	$t_{CRWT}$	-		-	-	10	$\mu s$	*2

\*1: 出荷時に設定されるフラッシュメモリ内の CR トリミング領域の値を周波数トリミング値に使用した場合

\*2: トリミング値設定後に高速 CR クロックの周波数が安定するまでの時間です。なおトリミング値設定後、周波数安定時間が経過する期間も高速 CR クロックをソースクロックとして使用できます。

**内蔵低速 CR**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	条件	規格値			単位	備考
			最小	標準	最大		
クロック周波数	f <sub>CRL</sub>	-	50	100	150	kHz	

**12.4.4 メイン PLL の使用条件 (PLL の入力クロックにメインクロックを使用)**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	規格値			単位	備考
		最小	標準	最大		
PLL 発振安定待ち時間*1 (LOCK UP 時間)	t <sub>LOCK</sub>	200	-	-	μs	
PLL 入力クロック周波数	f <sub>PLLI</sub>	4	-	20	MHz	
PLL 通倍率	-	1	-	5	通倍	
PLL マクロ発振クロック周波数	f <sub>PLLO</sub>	10	-	20	MHz	
メイン PLL クロック周波数*2	f <sub>CLKPLL</sub>	-	-	20	MHz	

\*1: PLL の発振が安定するまでの待ち時間

\*2: メイン PLL クロック(CLKPLL)の詳細については、『FM3 ファミリ ペリフェラルマニュアル』の『CHAPTER 2-1:クロック』を参照してください。

**12.4.5 メイン PLL の使用条件 (メイン PLL の入力クロックに内蔵高速 CR クロックを使用)**
 $(V_{CC} = 2.2V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

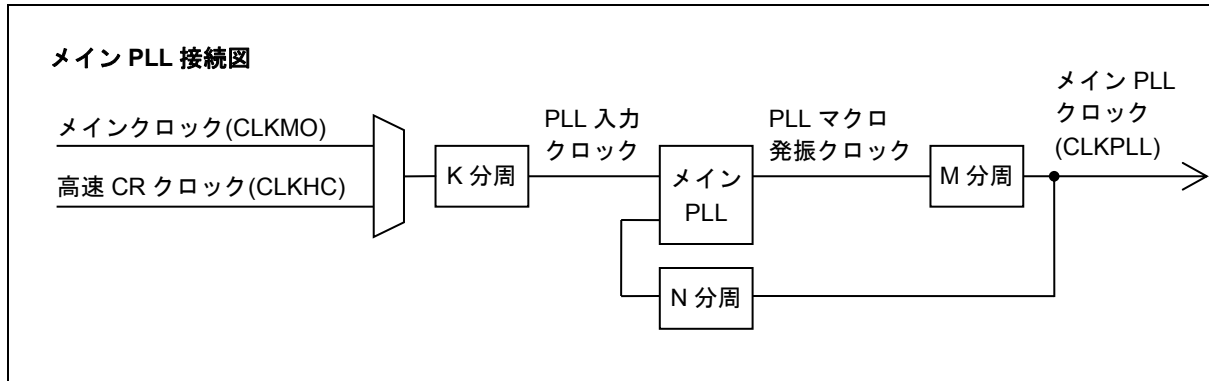
項目	記号	規格値			単位	備考
		最小	標準	最大		
PLL 発振安定待ち時間*1 (LOCK UP 時間)	t <sub>LOCK</sub>	200	-	-	μs	
PLL 入力クロック周波数	f <sub>PLLI</sub>	3.8	4	4.2	MHz	
PLL 通倍率	-	3	-	4	通倍	
PLL マクロ発振クロック周波数	f <sub>PLLO</sub>	11.4	-	16.8	MHz	
メイン PLL クロック周波数*2	f <sub>CLKPLL</sub>	-	-	16.8	MHz	

\*1: PLL の発振が安定するまでの待ち時間

\*2: メイン PLL クロック(CLKPLL)の詳細については、『FM3 ファミリ ペリフェラルマニュアル』の『CHAPTER 2-1:クロック』を参照してください。

**<注意事項>**

- メイン PLL のソースクロックには、必ず周波数トリミングを行った高速 CR クロック(CLKHC)を入力してください。  
PLL 通倍後、内蔵高速 CR クロックの精度を加味した上で、マスタクロック周波数上限を超えないようにしてください。



#### 12.4.6 リセット入力規格

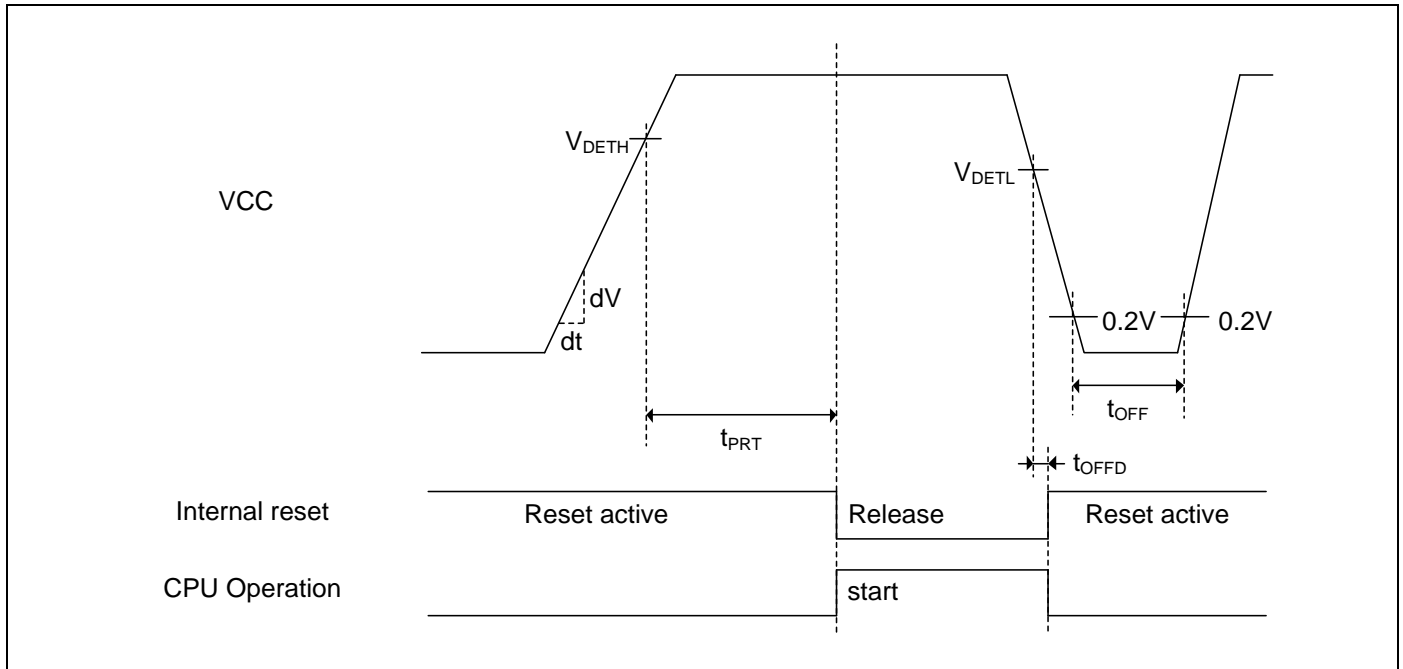
( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				最小	最大		
リセット入力時間	$t_{INITX}$	INITX	-	500	-	ns	
				1.5	-	ms	RTC モード時 ストップモード時
				1.5	-	ms	ディープスタンバイ モード時

#### 12.4.7 パワーオンリセットタイミング

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	規格値			単位	備考
			最小	標準	最大		
電源立上り時間	$dV/dt$	VCC	0.1	-	-	V/ms	
電源断時間	$t_{OFF}$		1	-	-	ms	
リセット解除電圧	$V_{DETH}$		1.44	1.60	1.76	V	電圧上昇時
リセット検出電圧	$V_{DETL}$		1.39	1.55	1.71	V	電圧下降時
リセット解除遅延時間	$t_{PRT}$		0.46	-	11.4	ms	$dV/dt \geq 0.1 \text{ mV}/\mu\text{s}$
リセット検出遅延時間	$t_{OFFD}$		-	-	0.4	ms	$dV/dt \geq -0.04 \text{ mV}/\mu\text{s}$

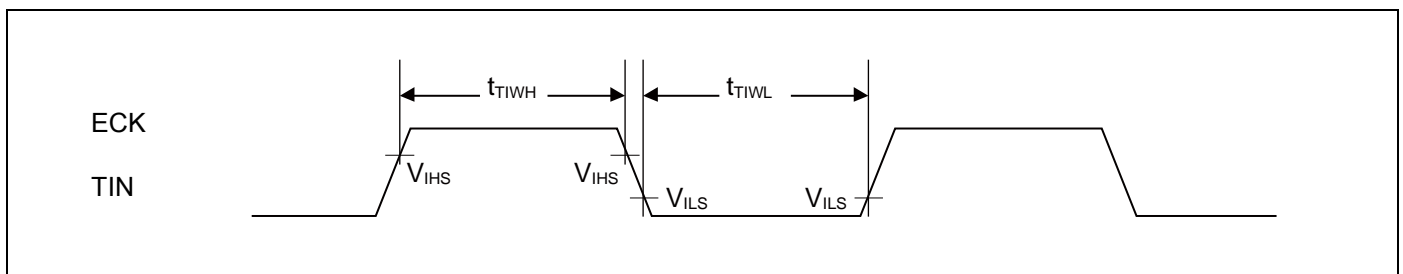


#### 12.4.8 ベースタイマ入力タイミング

##### タイマ入力タイミング

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

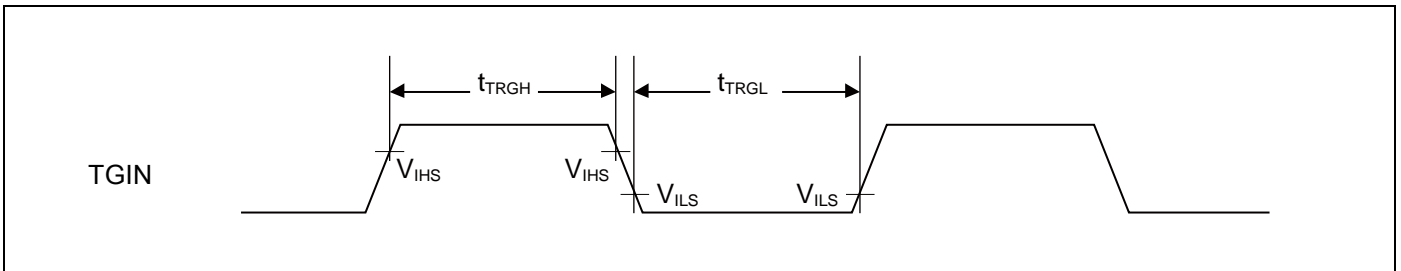
項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				最小	最大		
入力パルス幅	$t_{TIWH}$ , $t_{TIWL}$	TIOAn/TIOBn (ECK, TIN として 使用するとき)	-	$2t_{CYCP}$	-	ns	



## トリガ入力タイミング

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				最小	最大		
入力パルス幅	$t_{TRGH}$ , $t_{TRGL}$	TIOAn/TIOBn (TGIN として使 用するとき)	-	$2t_{CYCP}$	-	ns	



### <注意事項>

- $t_{CYCP}$  は、APB バスクロックのサイクル時間です。  
ベースタイマが接続されている APB バス番号については「8. ブロックダイヤグラム」を参照してください。



#### 12.4.9 CSIO/UART タイミング

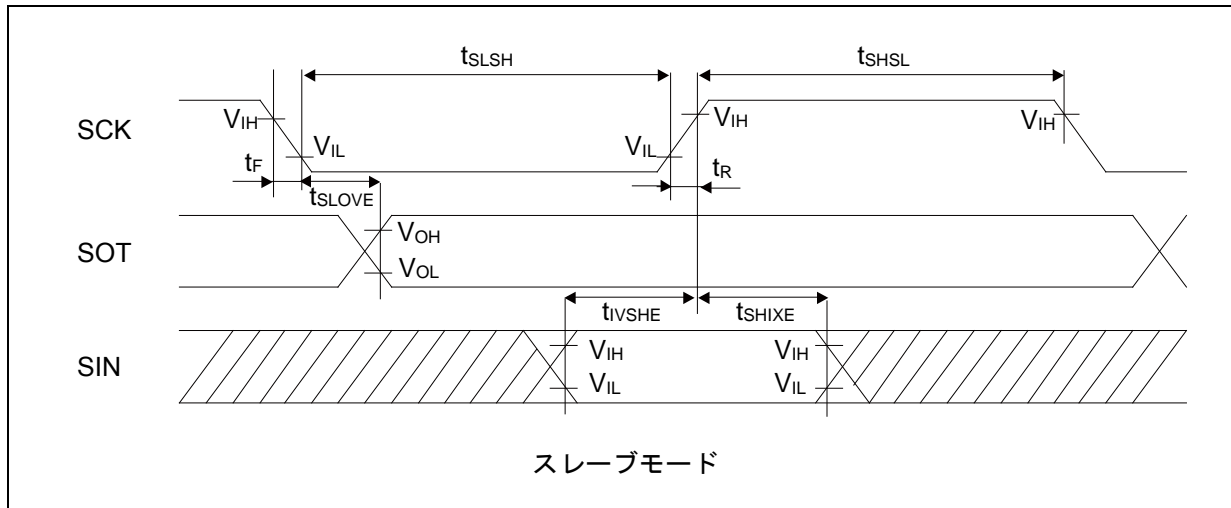
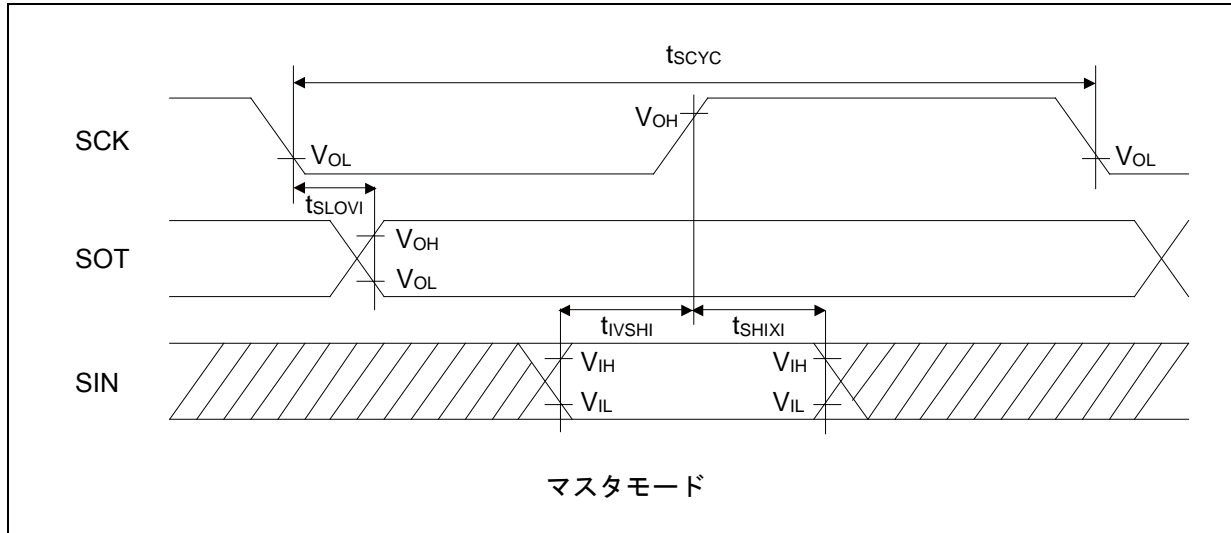
##### CSIO (SPI = 0, SCINV = 0)

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	条件	$V_{CC} < 2.7V$		$2.7V \leq V_{CC} < 4.5V$		$V_{CC} \geq 4.5V$		単位
				最小	最大	最小	最大	最小	最大	
ボーレート	-	-	-	-	5	-	5	-	5	Mbps
シリアルクロック サイクルタイム	$t_{SCYC}$	SCK <sub>x</sub>	マスター モード	$4t_{CYCP}$	-	$4t_{CYCP}$	-	$4t_{CYCP}$	-	ns
SCK↓→SOT 遅延時間	$t_{SLOVI}$	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-40	+40	-30	+30	-20	+20	ns
SIN→SCK↑ セットアップ時間	$t_{IVSHI}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		75	-	50	-	30	-	ns
SCK↑→SIN ホールド時間	$t_{SHIXI}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		0	-	0	-	0	-	ns
シリアルクロック "L"パルス幅	$t_{SLSH}$	SCK <sub>x</sub>	スレー ブ モード	$2t_{CYCP} - 10$	-	$2t_{CYCP} - 10$	-	$2t_{CYCP} - 10$	-	ns
シリアルクロック "H"パルス幅	$t_{SHSL}$	SCK <sub>x</sub>		$t_{CYCP} + 10$	-	$t_{CYCP} + 10$	-	$t_{CYCP} + 10$	-	ns
SCK↓→SOT 遅延時間	$t_{SLOVE}$	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-	75	-	50	-	30	ns
SIN→SCK↑ セットアップ時間	$t_{IVSHE}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		10	-	10	-	10	-	ns
SCK↑→SIN ホールド時間	$t_{SHIXE}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		20	-	20	-	20	-	ns
SCK 立下り時間	$t_f$	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns
SCK 立上り時間	$t_r$	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns

##### <注意事項>

- クロック同期モード時の交流規格です。
- $t_{CYCP}$  は、APB バスクロックのサイクル時間です。
- マルチファンクションシリアルが接続されている APB バス番号については「8. ブロックダイアグラム」を参照してください。
- 本規格は同リロケート・ポート番号のみの保証です。例えば SCK<sub>x\_0</sub>, SOT<sub>x\_1</sub> の組み合わせは保証外です。
- 外部負荷容量  $C_L = 50 pF$  時

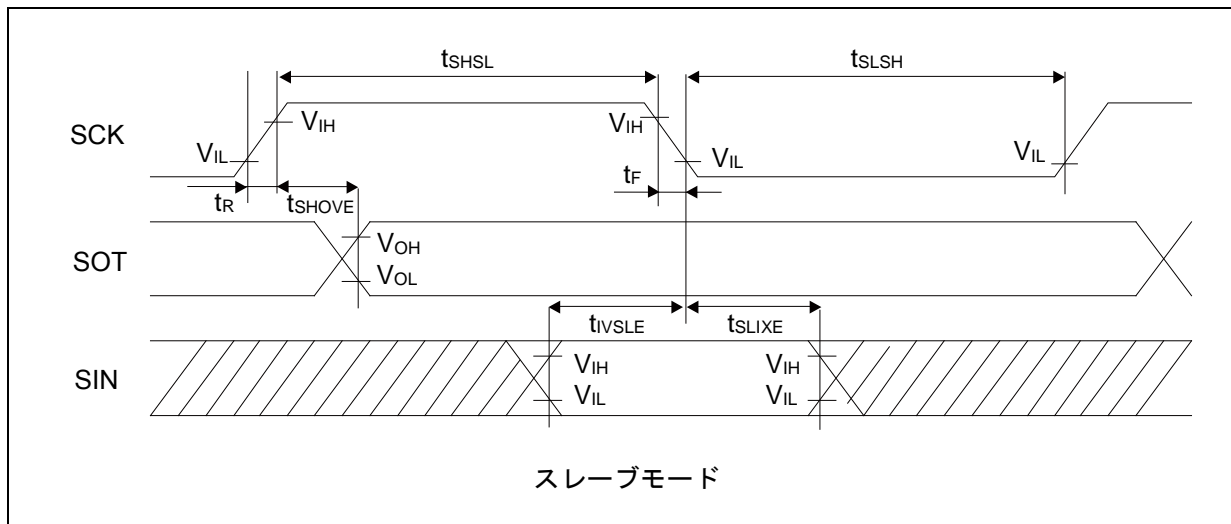
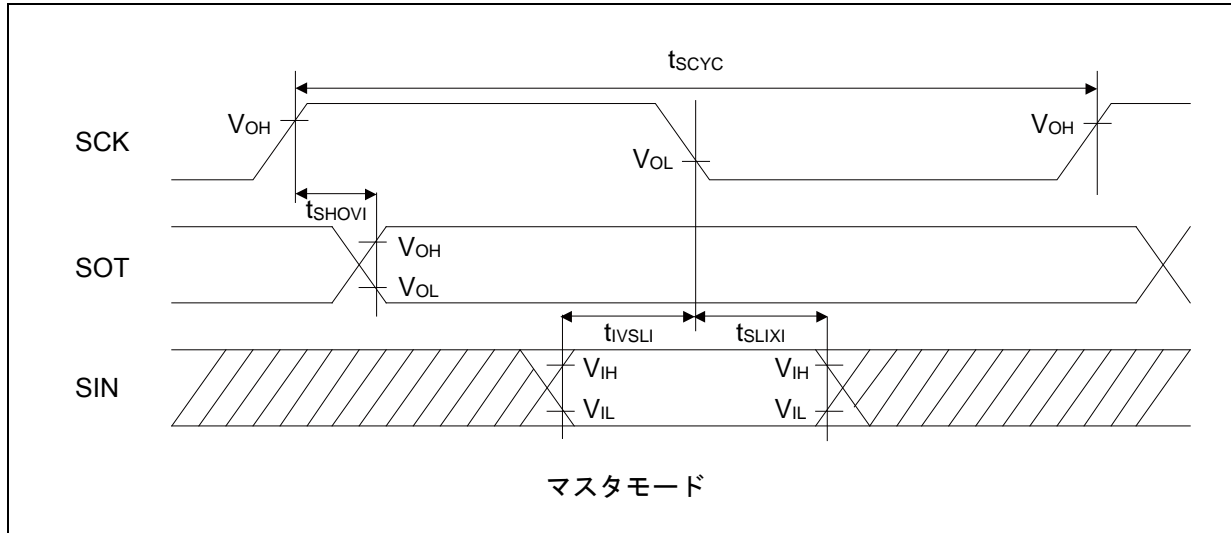


**CSIO (SPI = 0, SCINV = 1)**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	$V_{CC} < 2.7 V$		$2.7 V \leq V_{CC} < 4.5 V$		$V_{CC} \geq 4.5 V$		単位
				最小	最大	最小	最大	最小	最大	
ボーレート	-	-	-	-	5	-	5	-	5	Mbps
シリアルクロック サイクルタイム	$t_{SCYC}$	SCK <sub>x</sub>	マスタ モード	$4t_{CYCP}$	-	$4t_{CYCP}$	-	$4t_{CYCP}$	-	ns
SCK ↑ → SOT 遅延時間	$t_{SHOVI}$	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-40	+40	-30	+30	-20	+20	ns
SIN → SCK ↓ セットアップ時間	$t_{IVSLI}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		75	-	50	-	30	-	ns
SCK ↓ → SIN ホールド時間	$t_{SLIXI}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		0	-	0	-	0	-	ns
シリアルクロック "L"パルス幅	$t_{LSLH}$	SCK <sub>x</sub>	スレーブ モード	$2t_{CYCP} - 10$	-	$2t_{CYCP} - 10$	-	$2t_{CYCP} - 10$	-	ns
シリアルクロック "H"パルス幅	$t_{SHSL}$	SCK <sub>x</sub>		$t_{CYCP} + 10$	-	$t_{CYCP} + 10$	-	$t_{CYCP} + 10$	-	ns
SCK ↑ → SOT 遅延時間	$t_{SHOVE}$	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-	75	-	50	-	30	ns
SIN → SCK ↓ セットアップ時間	$t_{IVSLE}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		10	-	10	-	10	-	ns
SCK ↓ → SIN ホールド時間	$t_{SLIXE}$	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		20	-	20	-	20	-	ns
SCK 立下り時間	$t_f$	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns
SCK 立上り時間	$t_r$	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns

**<注意事項>**

- クロック同期モード時の交流規格です。
- $t_{CYCP}$  は、APB バスクロックのサイクル時間です。マルチファンクションシリアルが接続されている APB バス番号については「8. ブロックダイアグラム」を参照してください。
- 本規格は同リロケート・ポート番号のみの保証です。  
例えば SCK<sub>x\_0</sub>, SOT<sub>x\_1</sub> の組み合わせは保証外です。
- 外部負荷容量  $C_L = 50 \text{ pF}$  時

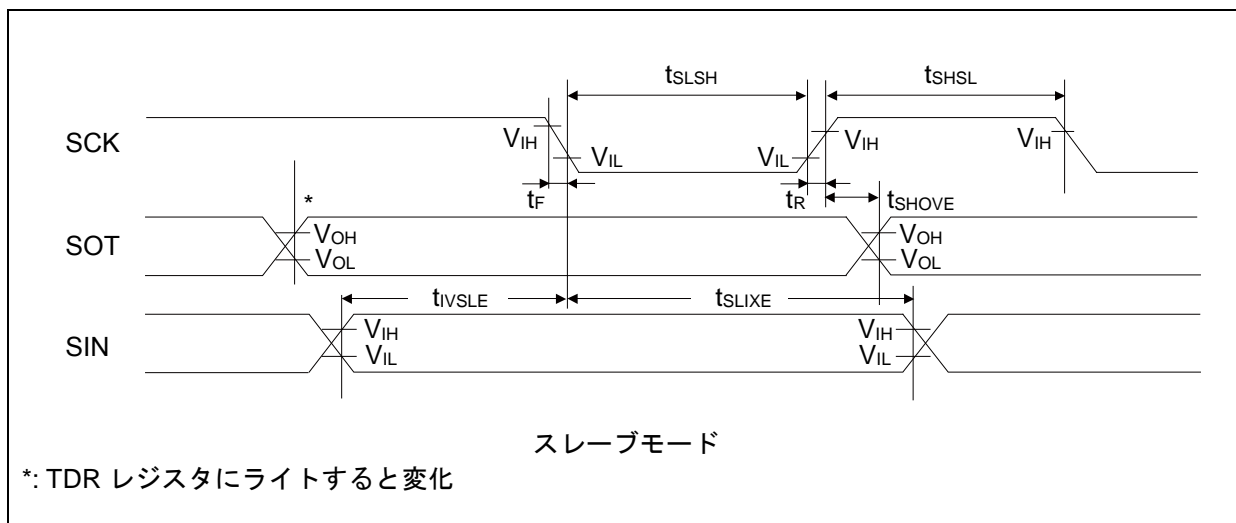
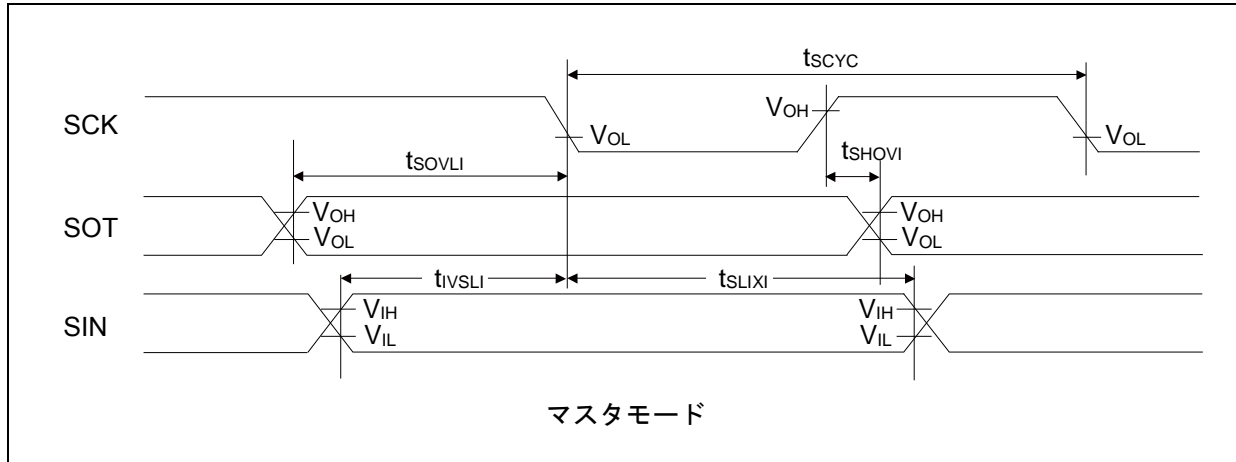


**CSIO (SPI = 1, SCINV = 0)**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	$V_{CC} < 2.7V$		$2.7V \leq V_{CC} < 4.5V$		$V_{CC} \geq 4.5V$		単位
				最小	最大	最小	最大	最小	最大	
ボーレート	-	-	-	-	5	-	5	-	5	Mbps
シリアルクロック サイクルタイム	t <sub>SCYC</sub>	SCK <sub>x</sub>	マスタ モード	4t <sub>CYCP</sub>	-	4t <sub>CYCP</sub>	-	4t <sub>CYCP</sub>	-	ns
SCK ↑ → SOT 遅延時間	t <sub>SHOVI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-40	+40	-30	+30	-20	+20	ns
SIN → SCK ↓ セットアップ時間	t <sub>IVSLI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		75	-	50	-	30	-	ns
SCK ↓ → SIN ホールド時間	t <sub>SLIXI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		0	-	0	-	0	-	ns
SOT → SCK ↓ 遅延時間	t <sub>SOVLI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		2t <sub>CYCP</sub> - 30	-	2t <sub>CYCP</sub> - 30	-	2t <sub>CYCP</sub> - 30	-	ns
シリアルクロック "L"パルス幅	t <sub>LSH</sub>	SCK <sub>x</sub>	スレーブ モード	2t <sub>CYCP</sub> - 10	-	2t <sub>CYCP</sub> - 10	-	2t <sub>CYCP</sub> - 10	-	ns
シリアルクロック "H"パルス幅	t <sub>SHSL</sub>	SCK <sub>x</sub>		t <sub>CYCP</sub> + 10	-	t <sub>CYCP</sub> + 10	-	t <sub>CYCP</sub> + 10	-	ns
SCK ↑ → SOT 遅延時間	t <sub>SHOVE</sub>	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-	75	-	50	-	30	ns
SIN → SCK ↓ セットアップ時間	t <sub>IVSLE</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		10	-	10	-	10	-	ns
SCK ↓ → SIN ホールド時間	t <sub>SLIXE</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		20	-	20	-	20	-	ns
SCK 立下り時間	t <sub>f</sub>	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns
SCK 立上り時間	t <sub>r</sub>	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns

**<注意事項>**

- クロック同期モード時の交流規格です。
- t<sub>CYCP</sub> は、APB バスクロックのサイクル時間です。  
マルチファンクションシリアルが接続されている APB バス番号については「8. ブロックダイヤグラム」を参照してください。
- 本規格は同リロケート・ポート番号のみの保証です。  
例えば SCK<sub>x\_0</sub>, SOT<sub>x\_1</sub> の組み合わせは保証外です。
- 外部負荷容量 C<sub>L</sub> = 50 pF 時

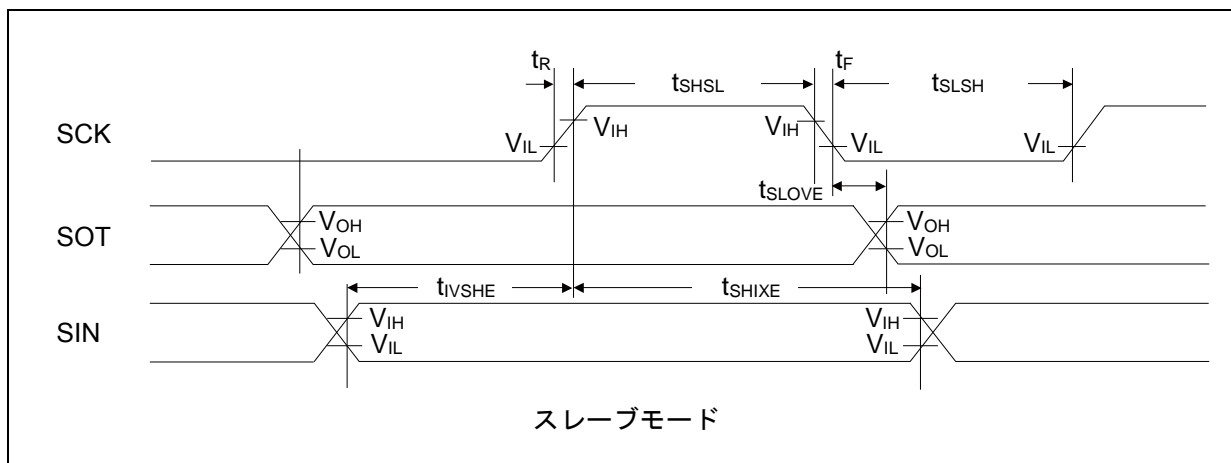
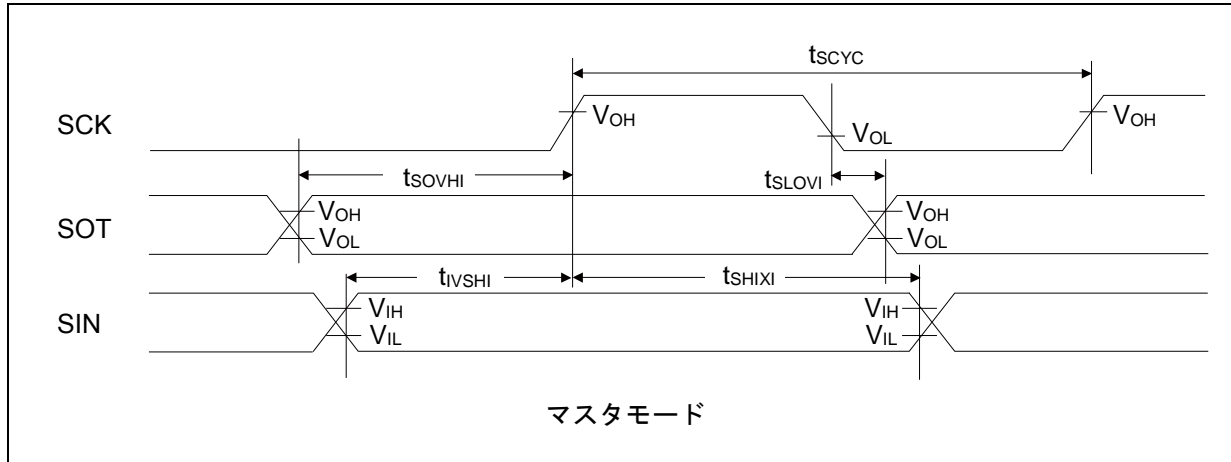


**CSIO (SPI = 1, SCINV = 1)**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

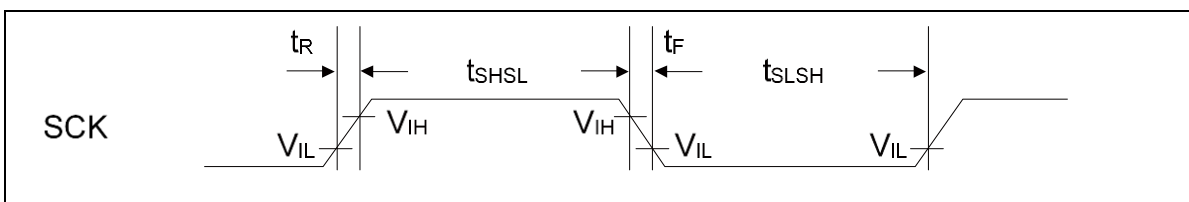
項目	記号	端子名	条件	$V_{CC} < 2.7V$		$2.7V \leq V_{CC} < 4.5V$		$V_{CC} \geq 4.5V$		単位
				最小	最大	最小	最大	最小	最大	
ボーレート	-	-	-	-	5	-	5	-	5	Mbps
シリアルクロック サイクルタイム	t <sub>SCYC</sub>	SCK <sub>x</sub>	マスタ モード	4t <sub>CYCP</sub>	-	4t <sub>CYCP</sub>	-	4t <sub>CYCP</sub>	-	ns
SCK↓→SOT 遅延時間	t <sub>SLOVI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-40	+40	-30	+30	-20	+20	ns
SIN→SCK↑ セットアップ時間	t <sub>IVSHI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		75	-	50	-	30	-	ns
SCK↑→SIN ホールド時間	t <sub>SHIXI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		0	-	0	-	0	-	ns
SOT→SCK↑ 遅延時間	t <sub>SOVHI</sub>	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		2t <sub>CYCP</sub> - 30	-	2t <sub>CYCP</sub> - 30	-	2t <sub>CYCP</sub> - 30	-	ns
シリアルクロック "L"パルス幅	t <sub>LSH</sub>	SCK <sub>x</sub>	スレーブ モード	2t <sub>CYCP</sub> - 10	-	2t <sub>CYCP</sub> - 10	-	2t <sub>CYCP</sub> - 10	-	ns
シリアルクロック "H"パルス幅	t <sub>SHSL</sub>	SCK <sub>x</sub>		t <sub>CYCP</sub> + 10	-	t <sub>CYCP</sub> + 10	-	t <sub>CYCP</sub> + 10	-	ns
SCK↓→SOT 遅延時間	t <sub>SLOVE</sub>	SCK <sub>x</sub> , SOT <sub>x</sub>		-	75	-	50	-	30	ns
SIN→SCK↑ セットアップ時間	t <sub>IVSHE</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		10	-	10	-	10	-	ns
SCK↑→SIN ホールド時間	t <sub>SHIXE</sub>	SCK <sub>x</sub> , SIN <sub>x</sub>		20	-	20	-	20	-	ns
SCK 立下り時間	t <sub>F</sub>	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns
SCK 立上り時間	t <sub>R</sub>	SCK <sub>x</sub>		-	5	-	5	-	5	ns

**<注意事項>**

- クロック同期モード時の交流規格です。
- t<sub>CYCP</sub> は、APB バスクロックのサイクル時間です。  
マルチファンクションシリアルが接続されている APB バス番号については「8. ブロックダイアグラム」を参照してください。
- 本規格は同リロケート・ポート番号のみの保証です。  
例えば SCK<sub>x\_0</sub>, SOT<sub>x\_1</sub> の組み合わせは保証外です。
- 外部負荷容量 C<sub>L</sub> = 50 pF 時


**UART 外部クロック入力(EXT = 1)**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	条件	規格値		単位	備考
			最小	最大		
シリアルクロック"L"パルス幅	tSLSH	$C_L = 50 \text{ pF}$	$t_{CYCP} + 10$	-	ns	
シリアルクロック"H"パルス幅	tSHSL		$t_{CYCP} + 10$	-	ns	
SCK 立下り時間	tF		-	5	ns	
SCK 立上り時間	tR		-	5	ns	





**12.4.10 外部入力タイミグ**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				最小	最大		
入力パルス幅	$t_{INH}, t_{INL}$	ADTG	-	$2t_{CYCP}^{*1}$	-	ns	A/D コンバータ トリガ入力
		FRCKx					フリーランタイム入力クロック
		ICxx					インプット キャプチャ
		DTTIXX	-	$2t_{CYCP}^{*1}$	-	ns	波形ジェネレータ
		IGTRG	-	$2t_{CYCP}^{*1}$	-	ns	PPG IGBT モード
		INTxx, NMIX	*2	$2t_{CYCP} + 100^{*1}$	-	ns	外部割込み, NMI
			*3	500	-	ns	
		WKUPx	*4	500	-	ns	ディープスタンバイウェイク アップ

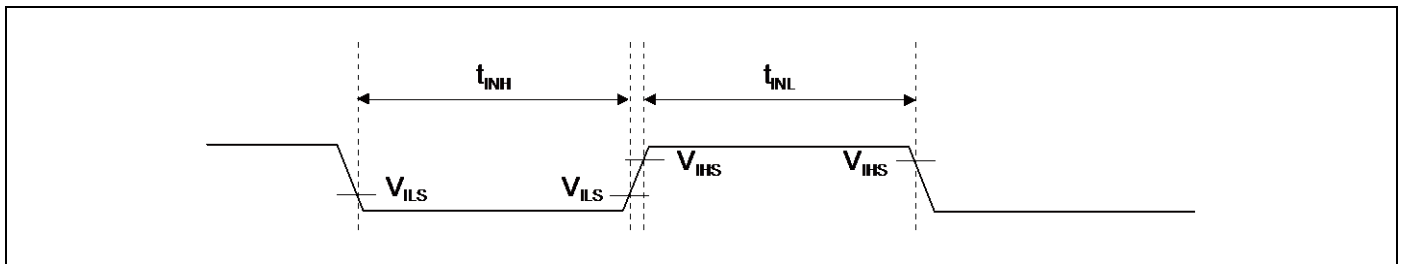
\*1:  $t_{CYCP}$  は APB バスクロックのサイクル時間です。

A/D コンバータ, 多機能タイマ, PPG, 外部割込み, ディープスタンバイ制御部が接続されている APB バス番号については「8.ブロックダイアグラム」を参照してください。

\*2: ランモード, スリープモード時

\*3: タイマモード, RTC モード, ストップモード時

\*4: ディープスタンバイ RTC モード, ディープスタンバイストップモード時



**12.4.11 I<sup>2</sup>C タイミング**
 $(V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V, V_{SS} = 0V, T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C)$ 

項目	記号	条件	Standard-mode		Fast-mode		単位	備考
			最小	最大	最小	最大		
SCL クロック周波数	$f_{SCL}$		0	100	0	400	kHz	
(反復)「スタート」条件 ホールド時間 SDA ↓ → SCL ↓	$t_{HDSTA}$	$C_L = 50 \text{ pF},$ $R = (V_P/I_{OL})^{*1}$	4.0	-	0.6	-	μs	
SCL クロック"L"幅	$t_{LOW}$		4.7	-	1.3	-	μs	
SCL クロック"H"幅	$t_{HIGH}$		4.0	-	0.6	-	μs	
反復「スタート」条件 セットアップ時間 SCL ↑ → SDA ↓	$t_{SUSTA}$		4.7	-	0.6	-	μs	
データホールド時間 SCL ↓ → SDA ↓ ↑	$t_{HDDAT}$		0	3.45 <sup>*2</sup>	0	0.9 <sup>*3</sup>	μs	
データセットアップ時間 SDA ↓ ↑ → SCL ↑	$t_{SUDAT}$		250	-	100	-	ns	
「ストップ」条件 セットアップ時間 SCL ↑ → SDA ↑	$t_{SUSTO}$		4.0	-	0.6	-	μs	
「ストップ」条件と 「スタート」条件との間のバス フリー時間	$t_{BUF}$		4.7	-	1.3	-	μs	
ノイズフィルタ	$t_{SP}$	-	2 $t_{CYCP}$ <sup>*4</sup>	-	2 $t_{CYCP}$ <sup>*4</sup>	-	ns	

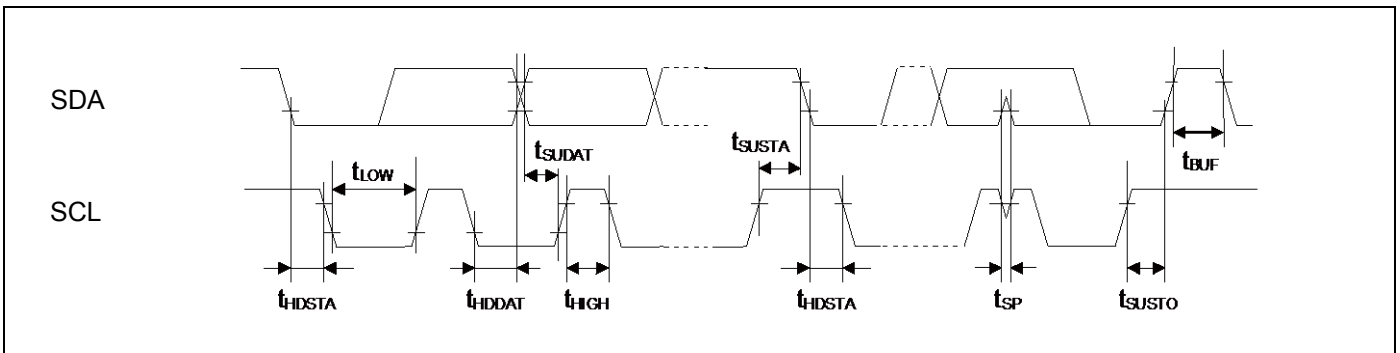
\*1: R,  $C_L$  は、SCL, SDA ラインのプルアップ抵抗、負荷容量です。V<sub>P</sub>はプルアップ抵抗の電源電圧、I<sub>OL</sub>は V<sub>OL</sub> 保証電流を示します。

\*2: 最大  $t_{HDDAT}$  は少なくともデバイスの SCL 信号の"L"区間( $t_{LOW}$ )を延長していないということを満たしていなければなりません。

\*3: Fast-mode I<sup>2</sup>C バスデバイスを Standard-mode I<sup>2</sup>C バスシステムに使用することはできますが、要求される条件  $t_{SUDAT} \geq 250 \text{ ns}$  を満足しなければなりません。

\*4:  $t_{CYCP}$  は、APB バスクロックのサイクル時間です。

I<sup>2</sup>C が接続されている APB バス番号については「8. ブロックダイアグラム」を参照してください。Standard-mode 使用時は、APB バスクロックを 2 MHz 以上に設定してください。Fast-mode 使用時は、APB バスクロックを 8 MHz 以上に設定してください。



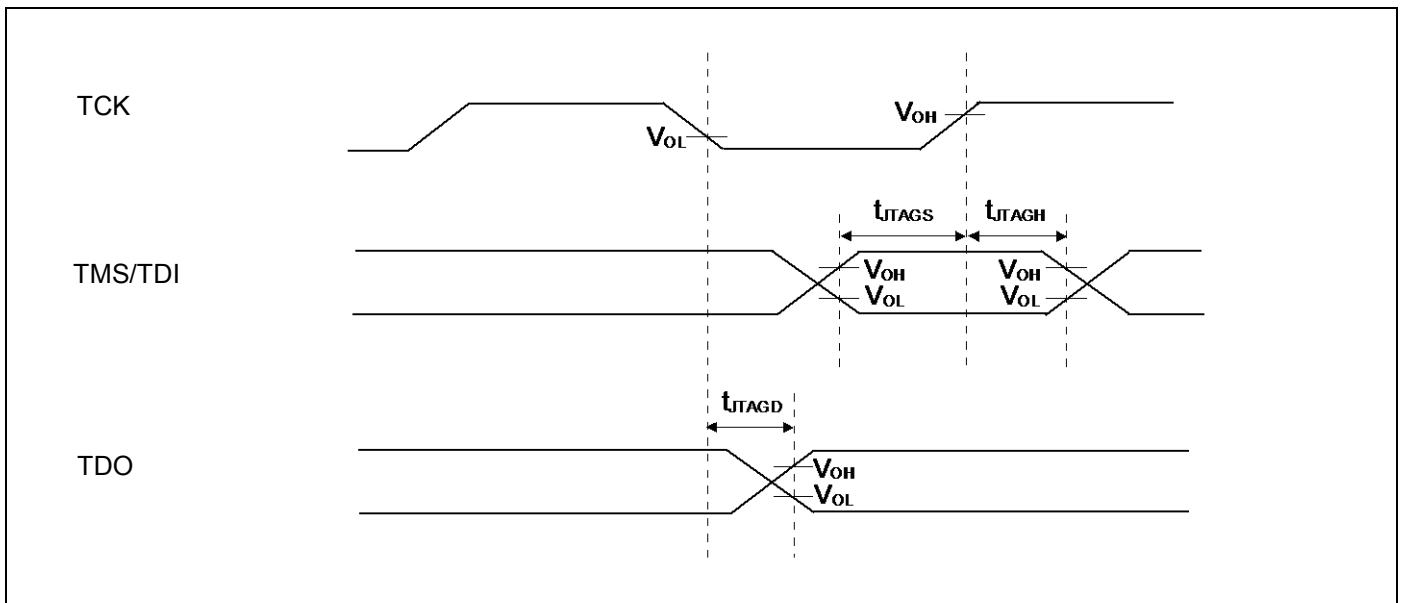
## 12.4.12 JTAG タイミング

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	条件	規格値		単位	備考
				最小	最大		
TMS, TDI セットアップ時間	$t_{TAGS}$	TCK, TMS, TDI	$V_{CC} \geq 4.5 V$ $V_{CC} < 4.5 V$	15	-	ns	
TMS, TDI ホールド時間	$t_{TAGH}$	TCK, TMS, TDI	$V_{CC} \geq 4.5 V$ $V_{CC} < 4.5 V$	15	-	ns	
TDO 遅延時間	$t_{TAGD}$	TCK, TDO	$V_{CC} \geq 4.5 V$	-	30	ns	
			$2.7 V \leq V_{CC} < 4.5 V$	-	45		
			$V_{CC} < 2.7 V$	-	60		

### <注意事項>

- 外部負荷容量  $C_L = 50 pF$  時



## 12.5 12 ビット A/D コンバータ

### A/D 変換部電氣的特性

( $V_{CC} = AV_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = AV_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	規格値			単位	備考
			最小	標準	最大		
分解能	-	-	-	-	12	bit	
積分直線性誤差	INL	-	-	$\pm 2.5$	$\pm 3.0$	LSB	$AV_{CC} \geq 2.7V$
			-	$\pm 3.5$	$\pm 4.0$	LSB	$AV_{CC} < 2.7V$
微分直線性誤差	DNL	-	-	$\pm 1.8$	$\pm 1.9$	LSB	$AV_{CC} \geq 2.7V$
			-	$\pm 2.7$	$\pm 2.9$	LSB	$AV_{CC} < 2.7V$
ゼロトランジション電圧	$V_{ZT}$	ANxx	-	$\pm 9$	$\pm 20$	mV	
フルスケール トランジション電圧	$V_{FST}$	ANxx	-	$AVRH \pm 9$	$AVRH \pm 20$	mV	
変換時間*1	-	-	1.0	-	-	$\mu s$	$AV_{CC} \geq 2.7V$
			4.0	-	-		$AV_{CC} < 2.7V$
サンプリング時間*2	$t_s$	-	0.3	-	10	$\mu s$	$AV_{CC} \geq 2.7V$
			1.2				$AV_{CC} < 2.7V$
コンペアクロック 周期*3	$t_{CCK}$	-	50	-	1000	ns	$AV_{CC} \geq 2.7V$
			200				$AV_{CC} < 2.7V$
動作許可状態遷移 期間	$t_{STT}$	-	-	-	1	$\mu s$	
アナログ入力容量	$C_{AIN}$	-	-	-	15	pF	
アナログ入力抵抗	$R_{AIN}$	-	-	-	0.9	k $\Omega$	$AV_{CC} \geq 4.5V$
					1.6		$2.7V \leq AV_{CC} < 4.5V$
					4.0		$AV_{CC} < 2.7V$
チャンネル間バラツキ	-	-	-	-	4	LSB	
アナログポート 入力リーク電流	-	ANxx	-	-	0.3	$\mu A$	
アナログ入力電圧	-	ANxx	$AV_{SS}$	-	$AVRH$	V	
基準電圧	-	$AVRH$	2.7	-	$AV_{CC}$	V	$AV_{CC} \geq 2.7V$
			$AV_{CC}$				$AV_{CC} < 2.7V$

\*1: 変換時間は サンプリング時間( $t_s$ ) + コンペア時間( $t_c$ )の値です。

最小変換時間の条件は、以下の通りです。

$AV_{CC} \geq 2.7V$  HCLK=20 MHz サンプリング時間: 0.3  $\mu s$ , コンペア時間: 0.7  $\mu s$

$AV_{CC} < 2.7V$  HCLK=20 MHz サンプリング時間: 1.2  $\mu s$ , コンペア時間: 2.8  $\mu s$

必ずサンプリング時間( $t_s$ ), コンペアクロック周期( $t_{CCK}$ )の規格を満足するようにしてください。

サンプリング時間, コンペアクロック周期の設定\*4については、『FM3 ファミリーペリフェラルマニュアル アナログマクロ編』の『CHAPTER 1-1: A/D コンバータ』の章を参照してください。

A/D コンバータのレジスタ設定は APB バスクロックのタイミングで反映されます。

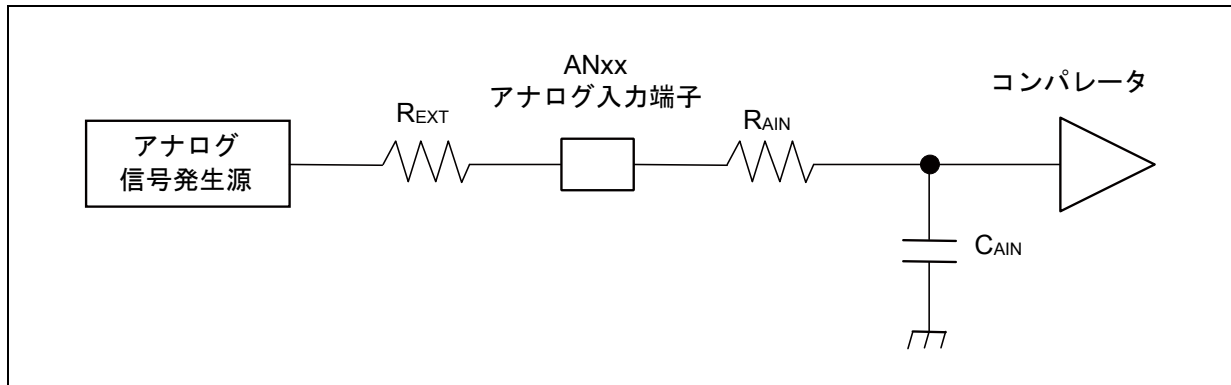
A/D コンバータが接続されている APB バス番号については「8. ブロックダイアグラム」を参照してください。

サンプリングクロックおよびコンペアクロックはベースクロック(HCLK)を元に生成されます。

\*2: 外部インピーダンスにより必要なサンプリング時間は変わります。

必ず(式 1)を満たすようにサンプリング時間を設定してください。

\*3: コンペア時間( $t_c$ ) は (式 2)の値です。



$$(式 1) t_s \geq (R_{AIN} + R_{EXT}) \times C_{AIN} \times 9$$

$t_s$ : サンプルング時間

$R_{AIN}$ : A/D の入力抵抗 = 0.9 k $\Omega$       4.5 V  $\leq$   $AV_{CC}$   $\leq$  5.5 V の場合

A/D の入力抵抗 = 1.6 k $\Omega$       2.7 V  $\leq$   $AV_{CC}$  < 4.5 V の場合

A/D の入力抵抗 = 4.0 k $\Omega$       1.8 V  $\leq$   $AV_{CC}$  < 2.7 V の場合

$C_{AIN}$ : A/D の入力容量 = 15 pF      1.8 V  $\leq$   $AV_{CC}$   $\leq$  5.5 V の場合

$R_{EXT}$ : 外部回路の出力インピーダンス

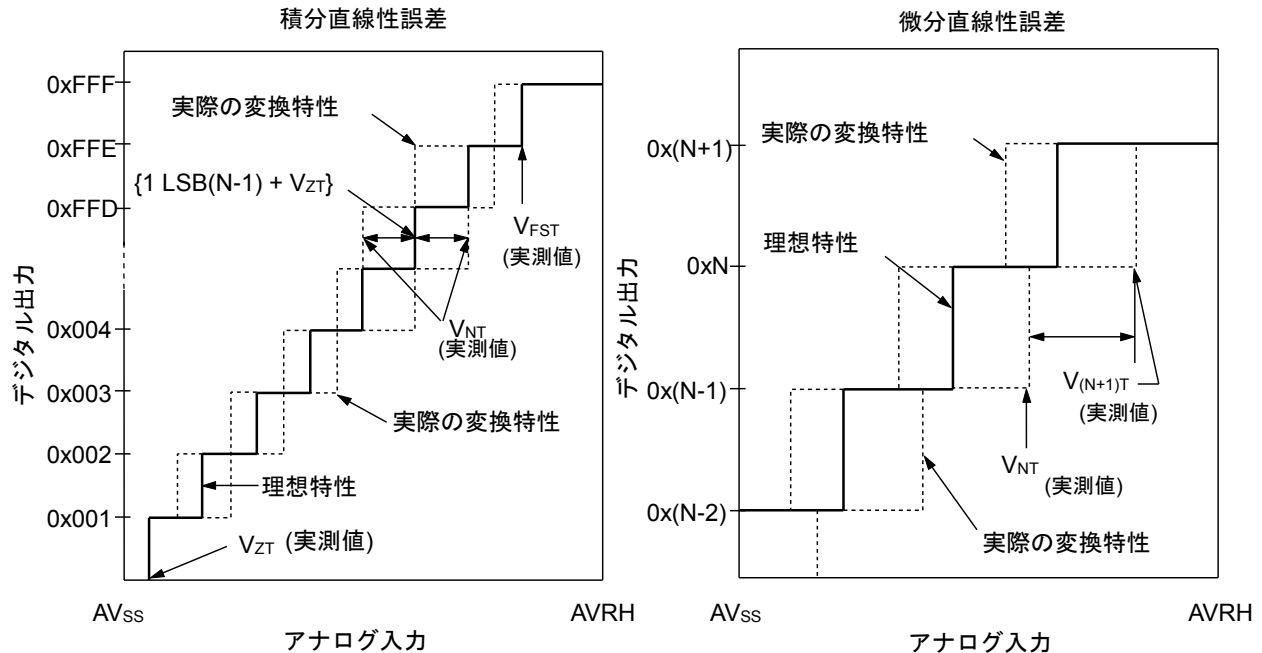
$$(式 2) t_c = t_{CCK} \times 14$$

$t_c$ : コンペア時間

$t_{CCK}$ : コンペアクロック周期

## 12 ビット A/D コンバータの用語の定義

- ・ 分解能: A/D コンバータにより識別可能なアナログ変化
- ・ 積分直線性誤差: ゼロトランジション点(0b000000000000 ←→ 0b000000000001)とフルスケールトランジション点(0b111111111110 ←→ 0b111111111111)を結んだ直線と実際の変換特性との偏差
- ・ 微分直線性誤差: 出力コードを 1LSB 変化させるのに必要な入力電圧の理想値からの偏差



$$\text{デジタル出力 } N \text{ の積分直線性誤差} = \frac{V_{NT} - \{1\text{LSB} \times (N - 1) + V_{ZT}\}}{1\text{LSB}} \quad [\text{LSB}]$$

$$\text{デジタル出力 } N \text{ の微分直線性誤差} = \frac{V_{(N+1)T} - V_{NT}}{1\text{LSB}} - 1 \quad [\text{LSB}]$$

$$1\text{LSB} = \frac{V_{FST} - V_{ZT}}{4094}$$

N: A/D コンバータデジタル出力値

$V_{ZT}$ : デジタル出力が 0x000 から 0x001 に遷移する電圧

$V_{FST}$ : デジタル出力が 0xFFE から 0xFFF に遷移する電圧

$V_{NT}$ : デジタル出力が 0x(N-1) から 0xN に遷移する電圧

## 12.6 10 ビット D/A コンバータ

### D/A 変換部電気的特性

( $V_{CC} = AV_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $V_{SS} = AV_{SS} = 0V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	端子名	規格値			単位	備考
			最小	標準	最大		
分解能	-	DAx	-	-	10	bit	
変換時間	tC20		0.37	0.53	0.69	μs	負荷 20 pF 時
	tC100		1.87	2.67	3.47	μs	負荷 100 pF 時
積分直線性誤差	INL		- 4.0	-	+ 4.0	LSB	*
微分直線性誤差	DNL		- 0.9	-	+ 0.9	LSB	*
出力電圧オフセット	V <sub>OFF</sub>		-	-	10.0	mV	0x000 設定時
			- 50.0	-	+ 5.5	mV	0x3FF 設定時
アナログ出力 インピーダンス	R <sub>O</sub>		2.45	3.50	5.5	kΩ	D/A 動作時
			5.0	9.0	-	MΩ	D/A 停止時
出力不定期間	t <sub>R</sub>		-	-	250	ns	

\*: 無負荷時

## 12.7 低電圧検出特性

### 12.7.1 低電圧検出リセット

(T<sub>A</sub> = - 40°C ~ + 85°C)

項目	記号	条件	規格値			単位	備考
			最小	標準	最大		
検出電圧	V <sub>DLR</sub>	SVHR = 0001	1.43	1.53	1.63	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHR</sub>		1.53	1.63	1.73	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLR</sub>	SVHR = 0100	1.80	1.93	2.06	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHR</sub>		1.90	2.03	2.16	V	電圧上昇時
LVD 安定待ち時間	t <sub>LVDRW</sub>	-	-	-	633 × t <sub>CYCP</sub> *	μs	
検出遅延時間	t <sub>LVD RD</sub>	dV/dt ≥ -4mV/μs	-	-	60	μs	

\*: t<sub>CYCP</sub> は APB2 バスクロックのサイクル時間です。



**12.7.2 低電圧検出割込み**
**標準モード**
 $(T_A = -40^{\circ}\text{C} \sim +85^{\circ}\text{C})$ 

項目	記号	条件	規格値			単位	備考
			最小	標準	最大		
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0000	1.87	2.00	2.13	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		1.97	2.10	2.23	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0001	1.96	2.10	2.24	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.06	2.20	2.34	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0010	2.05	2.20	2.35	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.15	2.30	2.45	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0011	2.15	2.30	2.45	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.25	2.40	2.55	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0100	2.24	2.40	2.56	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.34	2.50	2.66	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0101	2.33	2.50	2.67	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.43	2.60	2.77	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0110	2.43	2.60	2.77	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.53	2.70	2.87	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 0111	2.61	2.80	2.99	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.71	2.90	3.09	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 1000	2.80	3.00	3.20	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		2.90	3.10	3.30	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 1001	2.99	3.20	3.41	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		3.09	3.30	3.51	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 1010	3.36	3.60	3.84	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		3.46	3.70	3.94	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 1011	3.45	3.70	3.95	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		3.55	3.80	4.05	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 1100	3.73	4.00	4.27	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		3.83	4.10	4.37	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 1101	3.83	4.10	4.37	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		3.93	4.20	4.47	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLI</sub>	SVHI = 1110	3.92	4.20	4.48	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHI</sub>		4.02	4.30	4.58	V	電圧上昇時
LVD 安定待ち時間	t <sub>LVDIW</sub>	-	-	-	633 × t <sub>CYCP</sub> *	μs	
検出遅延時間	t <sub>LVDID</sub>	dV/dt ≥ -4 mV/μs	-	-	60	μs	

\*: t<sub>CYCP</sub> は APB2 バスクロックのサイクル時間です。

**ローパワーモード時**
 $(T_A = -40^{\circ}\text{C} \sim +85^{\circ}\text{C})$ 

項目	記号	条件	規格値			単位	備考
			最小	標準	最大		
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0000	1.80	2.00	2.20	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		1.90	2.10	2.30	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0001	1.89	2.10	2.31	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		1.99	2.20	2.41	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0010	1.98	2.20	2.42	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.08	2.30	2.52	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0011	2.07	2.30	2.53	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.17	2.40	2.63	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0100	2.16	2.40	2.64	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.26	2.50	2.74	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0101	2.25	2.50	2.75	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.35	2.60	2.85	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0110	2.34	2.60	2.86	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.44	2.70	2.96	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 0111	2.52	2.80	3.08	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.62	2.90	3.18	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 1000	2.70	3.00	3.30	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.80	3.10	3.40	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 1001	2.88	3.20	3.52	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		2.98	3.30	3.62	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 1010	3.24	3.60	3.96	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		3.34	3.70	4.06	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 1011	3.33	3.70	4.07	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		3.43	3.80	4.17	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 1100	3.60	4.00	4.40	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		3.70	4.10	4.50	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 1101	3.69	4.10	4.51	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		3.79	4.20	4.61	V	電圧上昇時
検出電圧	V <sub>DLIL</sub>	SVHI = 1110	3.78	4.20	4.62	V	電圧降下時
解除電圧	V <sub>DHIL</sub>		3.88	4.30	4.72	V	電圧上昇時
LVD 安定待ち時間	t <sub>LVDILW</sub>	-	-	-	8039 × t <sub>CYCP</sub> *	μs	
検出遅延時間	t <sub>LVDILD</sub>	dV/dt ≥ -0.4 mV/μs	-	-	800	μs	

\*: t<sub>CYCP</sub> は APB2 バスクロックのサイクル時間です。

## 12.8 フラッシュメモリ書込み/消去特性

### 12.8.1 書込み/消去時間

(V<sub>CC</sub> = 2.0V ~ 5.5V, T<sub>A</sub> = - 40°C ~ + 85°C)

項目		規格値		単位	備考
		標準*	最大*		
セクタ消去時間	Large Sector	1.6	7.5	s	内部での消去前書込み時間を含む
	Small Sector	0.4	2.1		
ハーフワード(16 ビット)書込み時間		25	400	μs	システムレベルのオーバヘッド時間は除く
チップ消去時間		4	19.2	s	内部での消去前書込み時間を含む

\*: 標準は出荷直後の代表値、最大は書換え 10 万回までの保証値です。

### 12.8.2 書込みサイクルとデータ保持時間

消去/書込みサイクル(cycle)	保持時間(年)	備考
1,000	20 *	
10,000	10 *	
100,000	5 *	

\*: 平均温度+85°C 時

## 12.9 スタンバイ復帰時間

### 12.9.1 復帰要因：割込み/WKUP

内部回路の復帰要因受付からプログラム動作開始までの時間を示します。

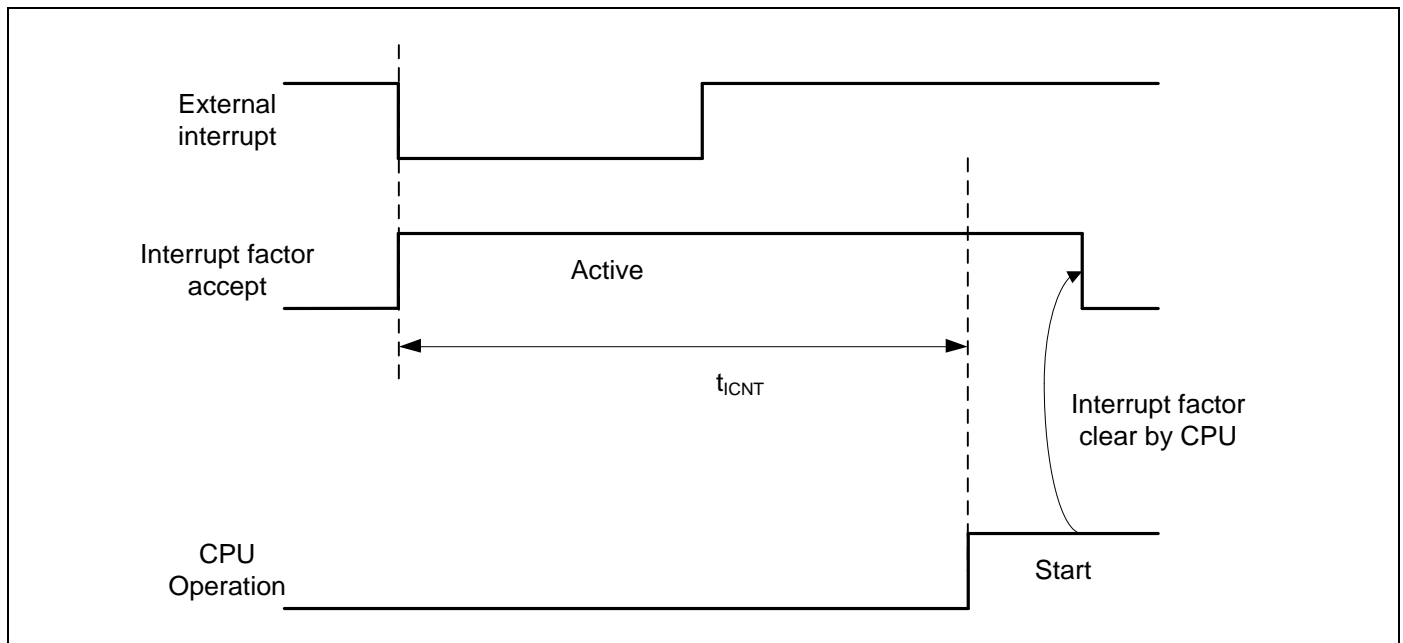
#### 復帰カウント時間

( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

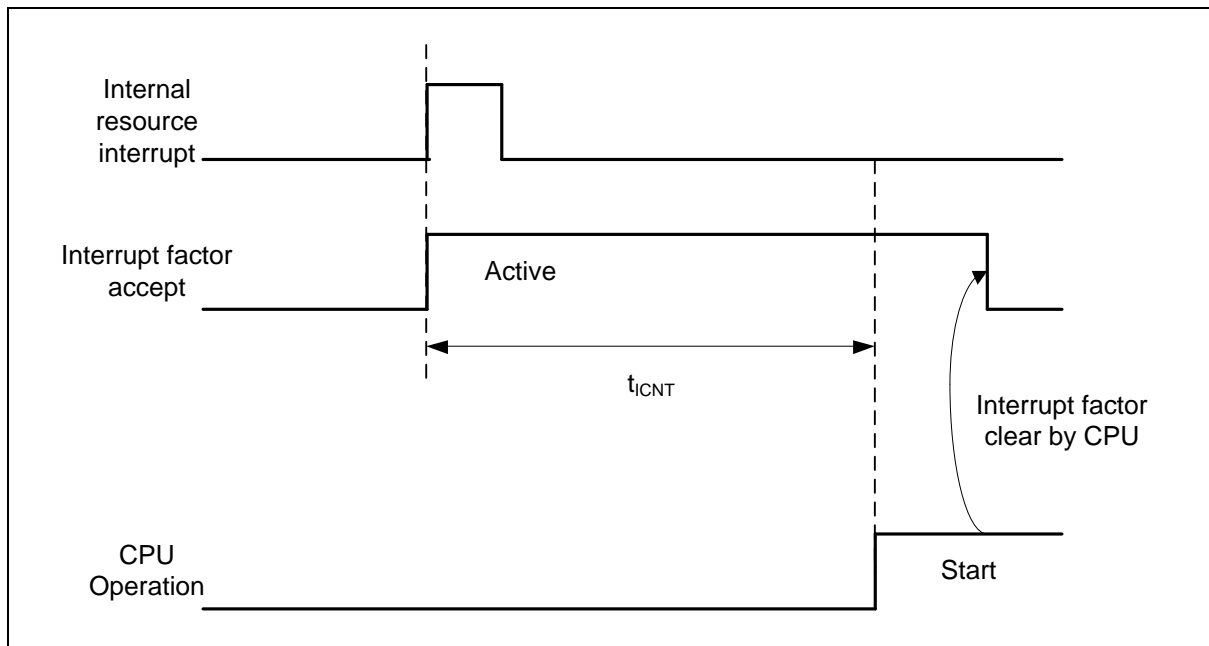
項目	記号	規格値		単位	備考
		標準	最大*		
スリープモード	t <sub>ICNT</sub>	t <sub>cycc</sub>		ns	
高速 CR タイマモード メインタイマモード PLL タイマモード		40	80	μs	
低速 CR タイマモード		630	1260	μs	
サブタイマモード		630	1260	μs	
RTC モード ストップモード		1083	2100	μs	
ディープスタンバイ RTC モード ディープスタンバイストップモード		1099	2127	μs	

\*: 規格値の最大値は内蔵 CR の精度に依存します。

#### スタンバイ復帰動作例(外部割込み復帰時\*)



\*: 外部割込みは立下りエッジ検出設定時

**スタンバイ復帰動作例(内部リソース割込み復帰時\*)**


\*: 低消費電力モードのとき、内部リソースからの割込みは復帰要因に含まれません。

**<注意事項>**

- 復帰要因は低消費電力モードごとに異なります。  
各低消費電力モードからの復帰要因は『FM3 ファミリ ペリフェラルマニュアル』の『CHAPTER 6: 低消費電力モード』のスタンバイモード動作説明を参照してください。
- 割込み復帰時、CPU が復帰する動作モードは低消費電力モード遷移前の状態に依存します。詳細は『FM3 ファミリ ペリフェラルマニュアル』の『CHAPTER 6: 低消費電力モード』を参照してください。

### 12.9.2 復帰要因: リセット

リセット解除からプログラム動作開始までの時間を示します。

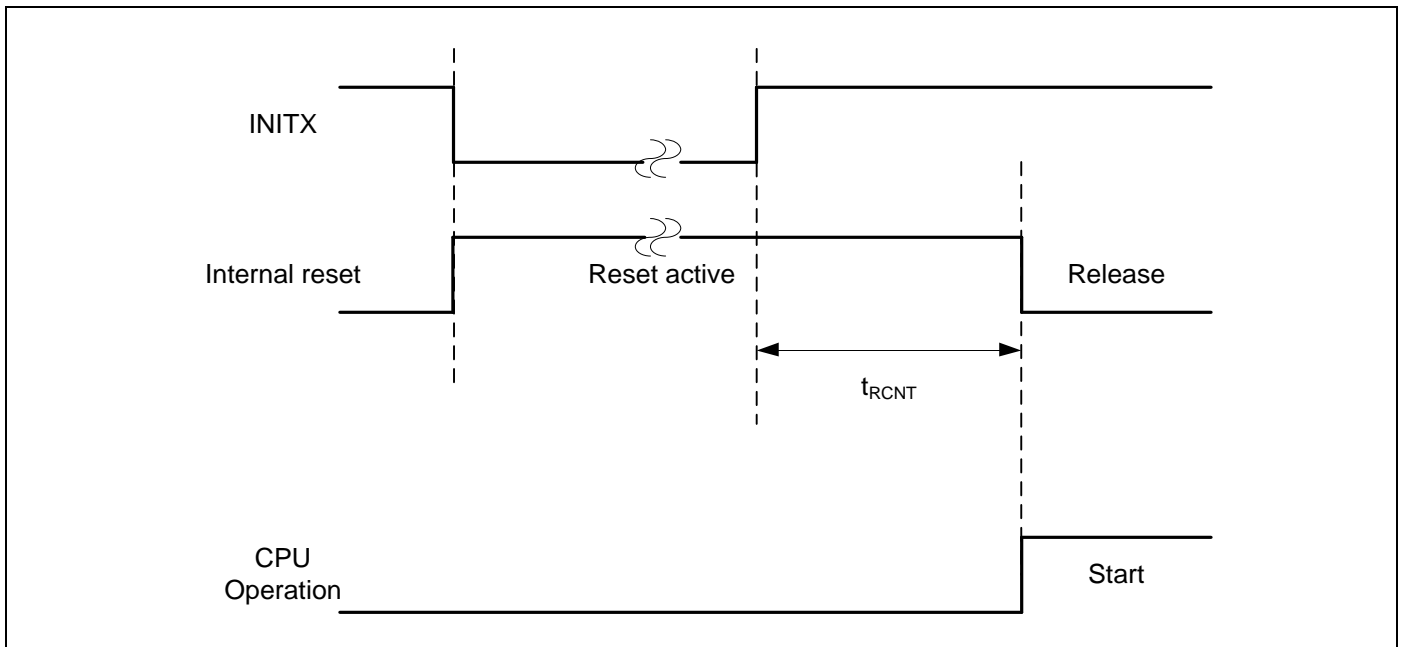
#### 復帰カウント時間

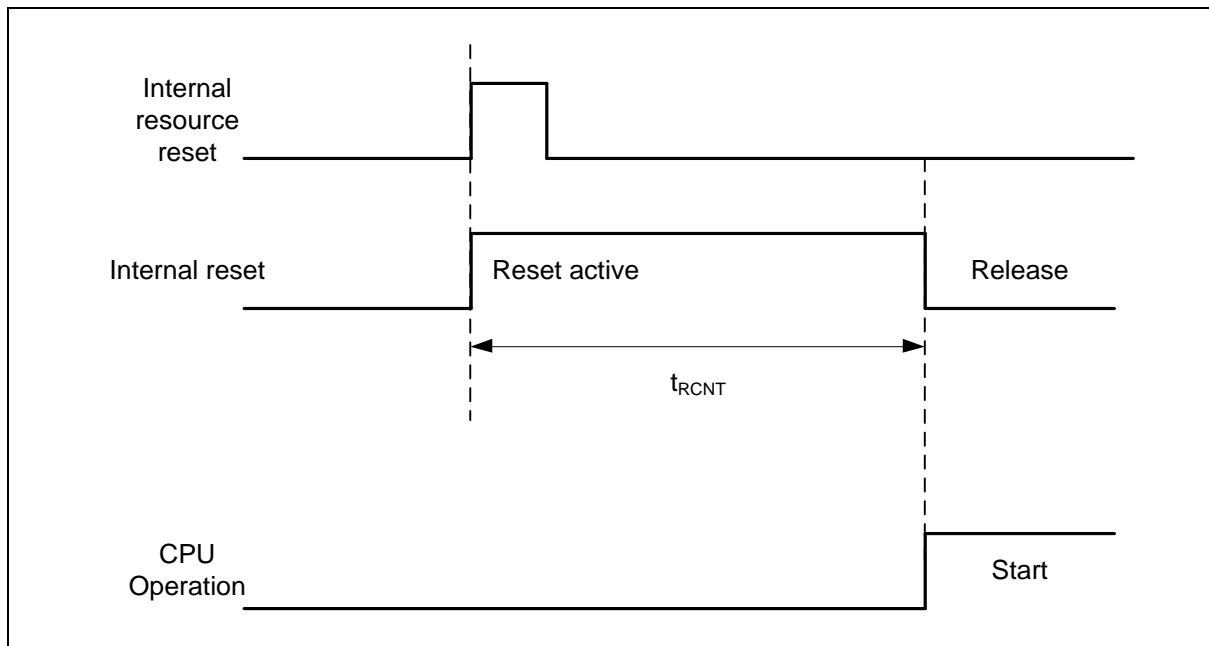
( $V_{CC} = 1.8V \sim 5.5V$ ,  $T_A = -40^{\circ}C \sim +85^{\circ}C$ )

項目	記号	規格値		単位	備考
		標準	最大*		
スリープモード	t <sub>RCNT</sub>	359	647	μs	
高速 CR タイマモード メインタイマモード PLL タイマモード		359	647	μs	
低速 CR タイマモード		929	1787	μs	
サブタイマモード		929	1787	μs	
RTC モード ストップモード		1099	2127	μs	
ディープスタンバイ RTC モード ディープスタンバイストップモード		1099	2127	μs	

\*: 規格値の最大値は内蔵 CR の精度に依存します。

#### スタンバイ復帰動作例(INITX 復帰時)



**スタンバイ復帰動作例(内部リソースリセット復帰時\*)**


\*: 低消費電力モードのとき、内部リソースからのリセット発行は復帰要因に含まれません。

**<注意事項>**

- 復帰要因は低消費電力モードごとに異なります。  
低消費電力モードからの復帰要因は『FM3 ファミリ ペリフェラルマニュアル』の『CHAPTER 6: 低消費電力モード』のスタンバイモード動作説明を参照してください。
- 割込み復帰時、CPU が復帰する動作モードは低消費電力モード遷移前の状態に依存します。詳細は『FM3 ファミリ ペリフェラルマニュアル』の『CHAPTER 6: 低消費電力モード』を参照してください。
- パワーオンリセット/低電圧検出リセット時は、復帰要因には含まれません。パワーオンリセット/低電圧検出リセット時は、「12 電気的特性 12.4 交流規格 12.4.7. パワーオンリセットタイミング」を参照してください。
- リセットからの復帰時、CPU は高速 CR ランモードに遷移します。  
メインクロックやPLL クロックを使用する場合、追加でメインクロック発振安定待ち時間や、メインPLL クロックの安定待ち時間が必要になります。
- 内部リソースリセットとはウォッチドッグリセット, CSV リセットを示します。

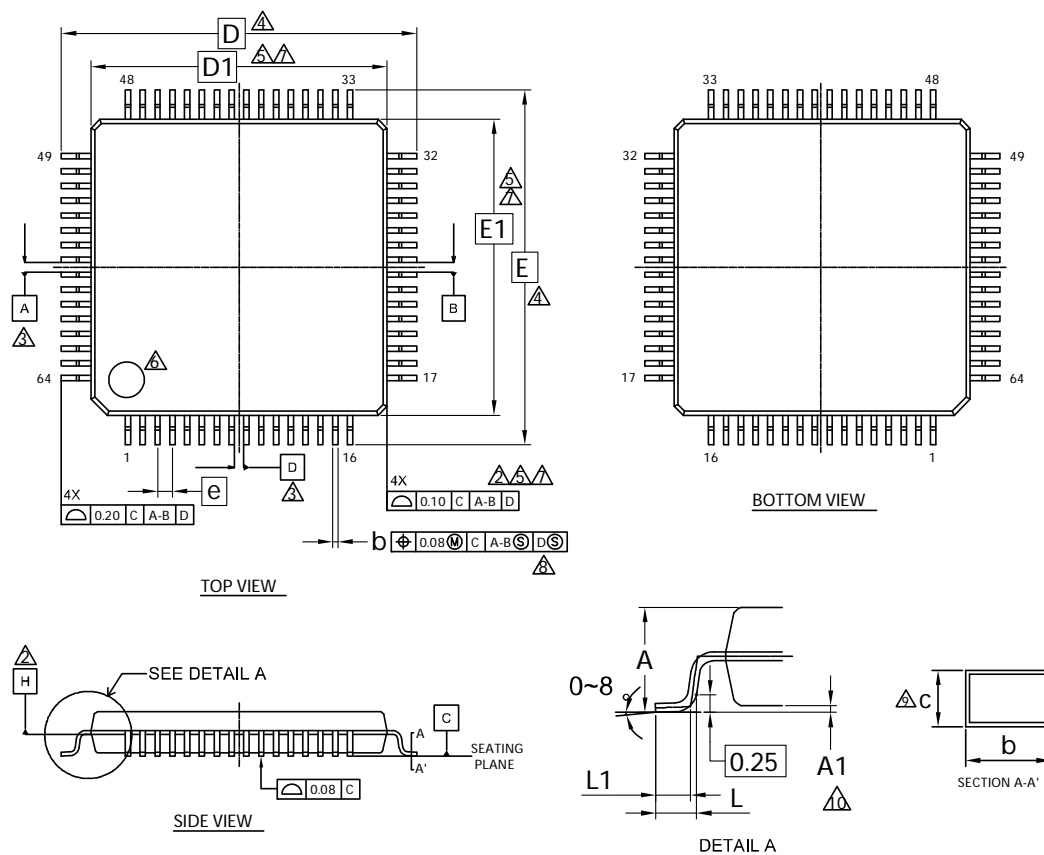
**13. オーダ型格**

型格	オンチップ フラッシュ メモリ	オンチップ SRAM	パッケージ	包装
MB9AF1A1LPMC1-G-SNE2	64 Kbyte	12 Kbyte	プラスチック・LQFP (0.5mm ピッチ), 64 ピン (LQD064)	トレイ
MB9AF1A2LPMC1-G-SNE2	128 Kbyte	16 Kbyte		
MB9AF1A1LPMC-G-SNE2	64 Kbyte	12 Kbyte	プラスチック・LQFP (0.65mm ピッチ), 64 ピン (LQG064)	
MB9AF1A2LPMC-G-UNE2	128 Kbyte	16 Kbyte		
MB9AF1A1MPMC-G-UNE2	64 Kbyte	12 Kbyte	プラスチック・LQFP (0.5mm ピッチ), 80 ピン (LQH080)	
MB9AF1A2MPMC-G-UNE2	128 Kbyte	16 Kbyte		
MB9AF1A1MPMC1-G-SNE2	64 Kbyte	12 Kbyte	プラスチック・LQFP (0.65mm ピッチ), 80 ピン (LQJ080)	
MB9AF1A2MPMC1-G-UNE2	128 Kbyte	16 Kbyte		
MB9AF1A1NPMC-G-SNE2	64 Kbyte	12 Kbyte	プラスチック・LQFP (0.5mm ピッチ), 100 ピン (LQI100)	
MB9AF1A2NPMC-G-UNE2	128 Kbyte	16 Kbyte		
MB9AF1A1NPF-G-SNE1	64 Kbyte	12 Kbyte	プラスチック・QFP (0.65mm ピッチ), 100 ピン (PQH100)	
MB9AF1A2NPF-G-SNE1	128 Kbyte	16 Kbyte		



## 14. パッケージ・外形寸法図

Package Type	Package Code
LQFP 64	LQD064



SYMBOL	DIMENSIONS		
	MIN.	NOM.	MAX.
A	—	—	1.70
A1	0.00	—	0.20
b	0.15	—	0.27
c	0.09	—	0.20
D	12.00 BSC.		
D1	10.00 BSC.		
e	0.50 BSC		
E	12.00 BSC.		
E1	10.00 BSC.		
L	0.45	0.60	0.75
L1	0.30	0.50	0.70

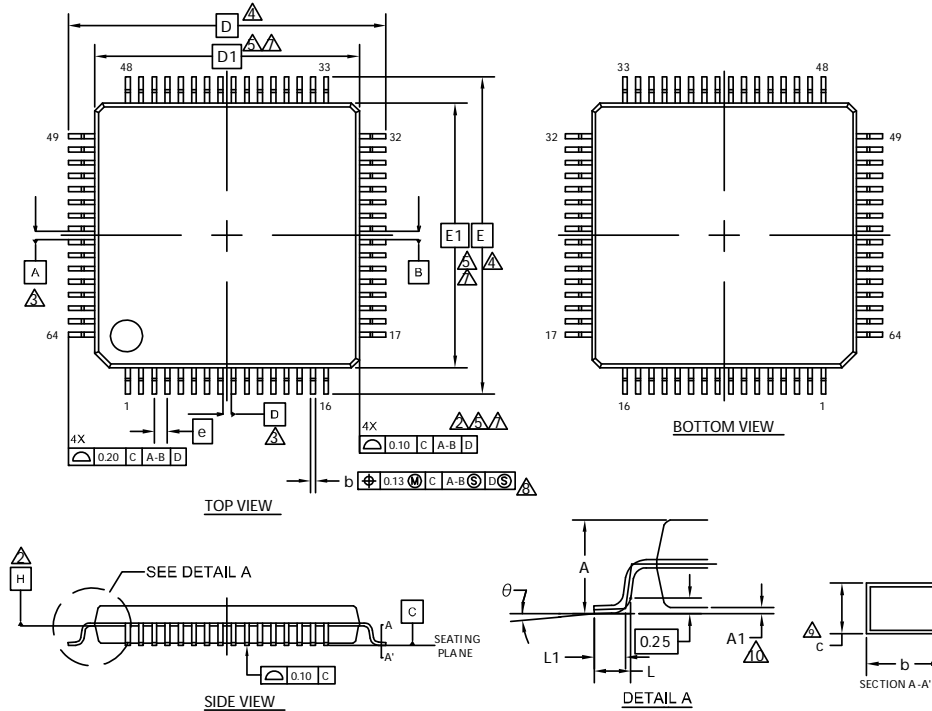
## NOTES

1. ALL DIMENSIONS ARE IN MILLIMETERS.
- △ DATUM PLANE H IS LOCATED AT THE BOTTOM OF THE MOLD PARTING LINE COINCIDENT WITH WHERE THE LEAD EXITS THE BODY.
- △ DATUMS A-B AND D TO BE DETERMINED AT DATUM PLANE H.
- △ TO BE DETERMINED AT SEATING PLANE C.
- △ DIMENSIONS D1 AND E1 DO NOT INCLUDE MOLD PROTRUSION. ALLOWABLE PROTRUSION IS 0.25mm PRE SIDE. DIMENSIONS D1 AND E1 INCLUDE MOLD MISMATCH AND ARE DETERMINED AT DATUM PLANE H.
- △ DETAILS OF PIN 1 IDENTIFIER ARE OPTIONAL BUT MUST BE LOCATED WITHIN THE ZONE INDICATED.
- △ REGARDLESS OF THE RELATIVE SIZE OF THE UPPER AND LOWER BODY SECTIONS. DIMENSIONS D1 AND E1 ARE DETERMINED AT THE LARGEST FEATURE OF THE BODY EXCLUSIVE OF MOLD FLASH AND GATE BURRS, BUT INCLUDING ANY MISMATCH BETWEEN THE UPPER AND LOWER SECTIONS OF THE MOLDER BODY.
- △ DIMENSION B DOES NOT INCLUDE DAMBAR PROTRUSION. THE DAMBAR PROTRUSION (S) SHALL NOT CAUSE THE LEAD WIDTH TO EXCEED B MAXIMUM BY MORE THAN 0.08mm. DAMBAR CANNOT BE LOCATED ON THE LOWER RADIUS OR THE LEAD FOOT.
- △ THESE DIMENSIONS APPLY TO THE FLAT SECTION OF THE LEAD BETWEEN 0.10mm AND 0.25mm FROM THE LEAD TIP.
- △ 10. A1 IS DEFINED AS THE DISTANCE FROM THE SEATING PLANE TO THE LOWEST POINT OF THE PACKAGE BODY.

PACKAGE OUTLINE, 64 LEAD LQFP  
10.0X10.0X1.7 MM LQD064 Rev\*\*

002-11499 \*\*

Package Type	Package Code
LQFP 64	LQG064



SYMBOL	DIMENSION		
	MIN.	NOM.	MAX.
A	—	—	1.70
A1	0.00	—	0.20
b	0.27	0.32	0.37
c	0.09	—	0.20
D	14.00 BSC		
D1	12.00 BSC		
e	0.65 BSC		
E	14.00 BSC		
E1	12.00 BSC		
L	0.45	0.60	0.75
L1	0.30	0.50	0.70
$\theta$	0°	—	8°

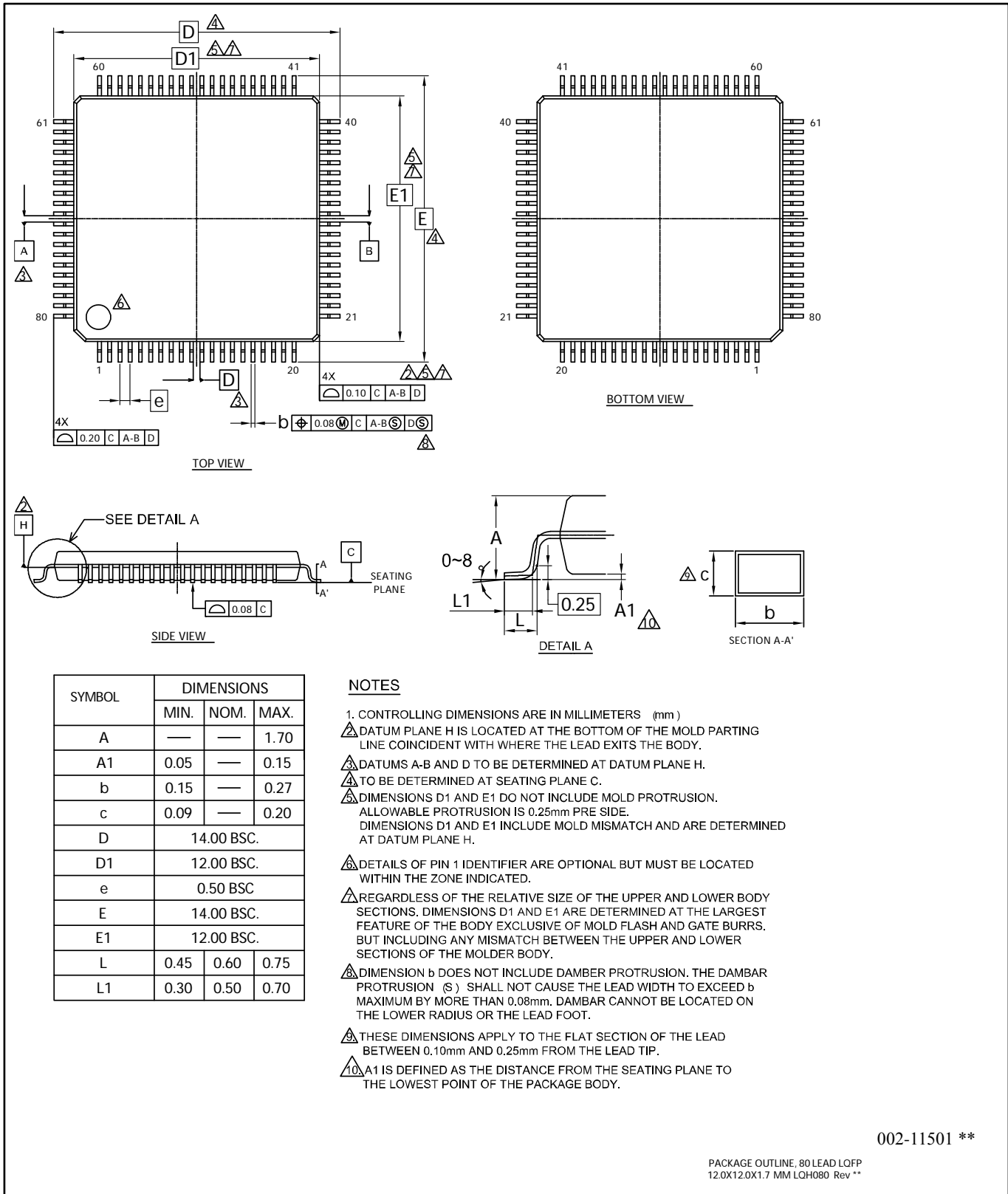
## NOTES

- ALL DIMENSIONS ARE IN MILLIMETERS.
- DATUM PLANE H IS LOCATED AT THE BOTTOM OF THE MOLD PARTING LINE COINCIDENT WITH WHERE THE LEAD EXITS THE BODY.
- DATUMS A-B AND D TO BE DETERMINED AT DATUM PLANE H.
- TO BE DETERMINED AT SEATING PLANE C.
- DIMENSIONS D1 AND E1 DO NOT INCLUDE MOLD PROTRUSION. ALLOWABLE PROTRUSION IS 0.25mm PRE SIDE. DIMENSIONS D1 AND E1 INCLUDE MOLD MISMATCH AND ARE DETERMINED AT DATUM PLANE H.
- DETAILS OF PIN 1 IDENTIFIER ARE OPTIONAL BUT MUST BE LOCATED WITHIN THE ZONE INDICATED.
- REGARDLESS OF THE RELATIVE SIZE OF THE UPPER AND LOWER BODY SECTIONS, DIMENSIONS D1 AND E1 ARE DETERMINED AT THE LARGEST FEATURE OF THE BODY EXCLUSIVE OF MOLD FLASH AND GATE BURRS, BUT INCLUDING ANY MISMATCH BETWEEN THE UPPER AND LOWER SECTIONS OF THE MOLDER BODY.
- DIMENSION b DOES NOT INCLUDE DAMBER PROTRUSION. THE DAMBER PROTRUSION (S) SHALL NOT CAUSE THE LEAD WIDTH TO EXCEED b MAXIMUM BY MORE THAN 0.08mm. DAMBER CANNOT BE LOCATED ON THE LOWER RADIUS OR THE LEAD FOOT.
- THESE DIMENSIONS APPLY TO THE FLAT SECTION OF THE LEAD BETWEEN 0.10mm AND 0.25mm FROM THE LEAD TIP.
- A1 IS DEFINED AS THE DISTANCE FROM THE SEATING PLANE TO THE LOWEST POINT OF THE PACKAGE BODY.

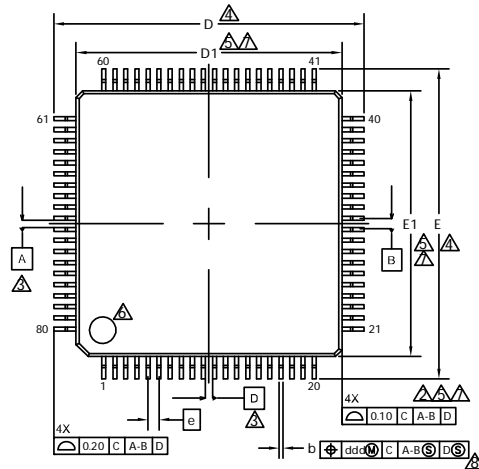
002-13881 \*\*

 PACKAGE OUTLINE, 64 LEAD LQFP  
 12.0X12.0X1.7 MM LQG064 REV\*\*

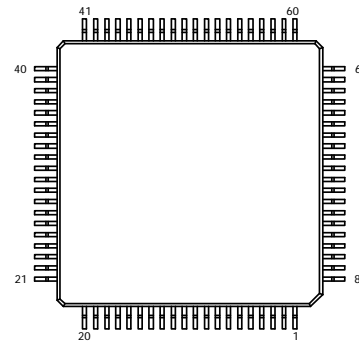
Package Type	Package Code
LQFP 80	LQH080



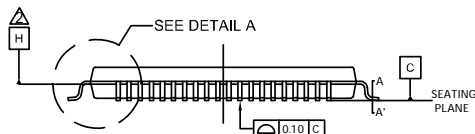
Package Type	Package Code
LQFP 80	LQJ080



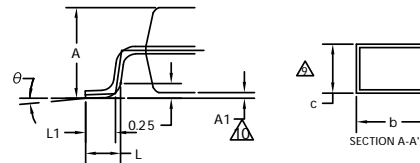
TOP VIEW



BOTTOM VIEW



SIDE VIEW



DETAIL A

SYMBOL	DIMENSIONS		
	MIN.	NOM.	MAX.
A	—	—	1.70
A1	0.00	—	0.20
b	0.16	0.32	0.38
c	0.09	—	0.20
D	16.00 BSC		
D1	14.00 BSC		
e	0.65 BSC		
E	16.00 BSC		
E1	14.00 BSC		
L	0.45	0.60	0.75
L1	0.30	0.50	0.70
$\theta$	0°	—	8°

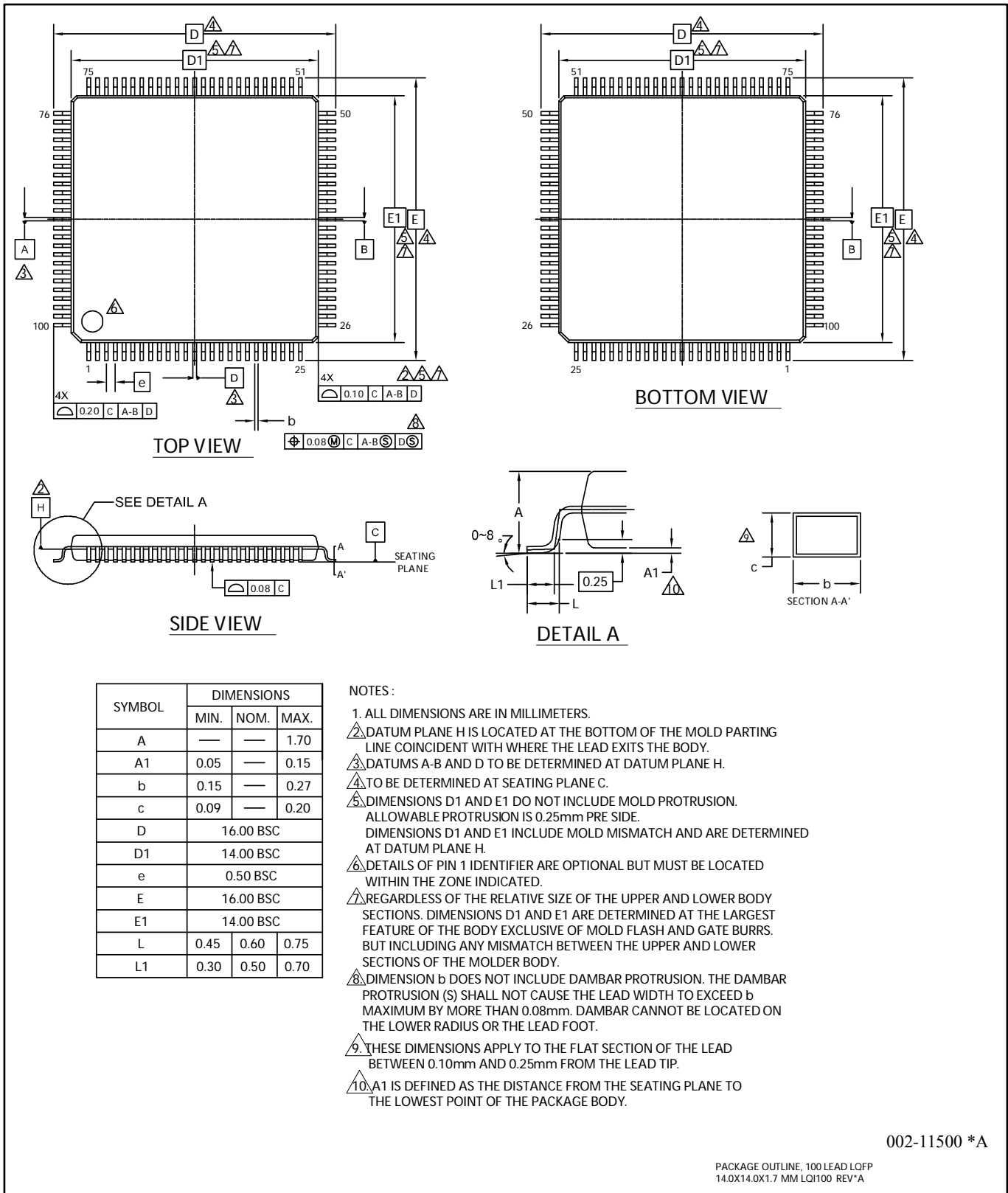
## NOTES

- ALL DIMENSIONS ARE IN MILLIMETERS.
- DATUM PLANE H IS LOCATED AT THE BOTTOM OF THE MOLD PARTING LINE COINCIDENT WITH WHERE THE LEAD EXITS THE BODY.
- DATUMS A-B AND D TO BE DETERMINED AT DATUM PLANE H.
- TO BE DETERMINED AT SEATING PLANE C.
- DIMENSIONS D1 AND E1 DO NOT INCLUDE MOLD PROTRUSION. ALLOWABLE PROTRUSION IS 0.25mm PRE SIDE. DIMENSIONS D1 AND E1 INCLUDE MOLD MISMATCH AND ARE DETERMINED AT DATUM PLANE H.
- DETAILS OF PIN 1 IDENTIFIER ARE OPTIONAL BUT MUST BE LOCATED WITHIN THE ZONE INDICATED.
- REGARDLESS OF THE RELATIVE SIZE OF THE UPPER AND LOWER BODY SECTIONS, DIMENSIONS D1 AND E1 ARE DETERMINED AT THE LARGEST FEATURE OF THE BODY EXCLUSIVE OF MOLD FLASH AND GATE BURRS. BUT INCLUDING ANY MISMATCH BETWEEN THE UPPER AND LOWER SECTIONS OF THE MOLDER BODY.
- DIMENSION b DOES NOT INCLUDE DAMBER PROTRUSION. THE DAMBER PROTRUSION (S) SHALL NOT CAUSE THE LEAD WIDTH TO EXCEED b MAXIMUM BY MORE THAN 0.08mm. DAMBER CANNOT BE LOCATED ON THE LOWER RADIUS OR THE LEAD FOOT.
- THESE DIMENSIONS APPLY TO THE FLAT SECTION OF THE LEAD BETWEEN 0.10mm AND 0.25mm FROM THE LEAD TIP.
- A1 IS DEFINED AS THE DISTANCE FROM THE SEATING PLANE TO THE LOWEST POINT OF THE PACKAGE BODY.

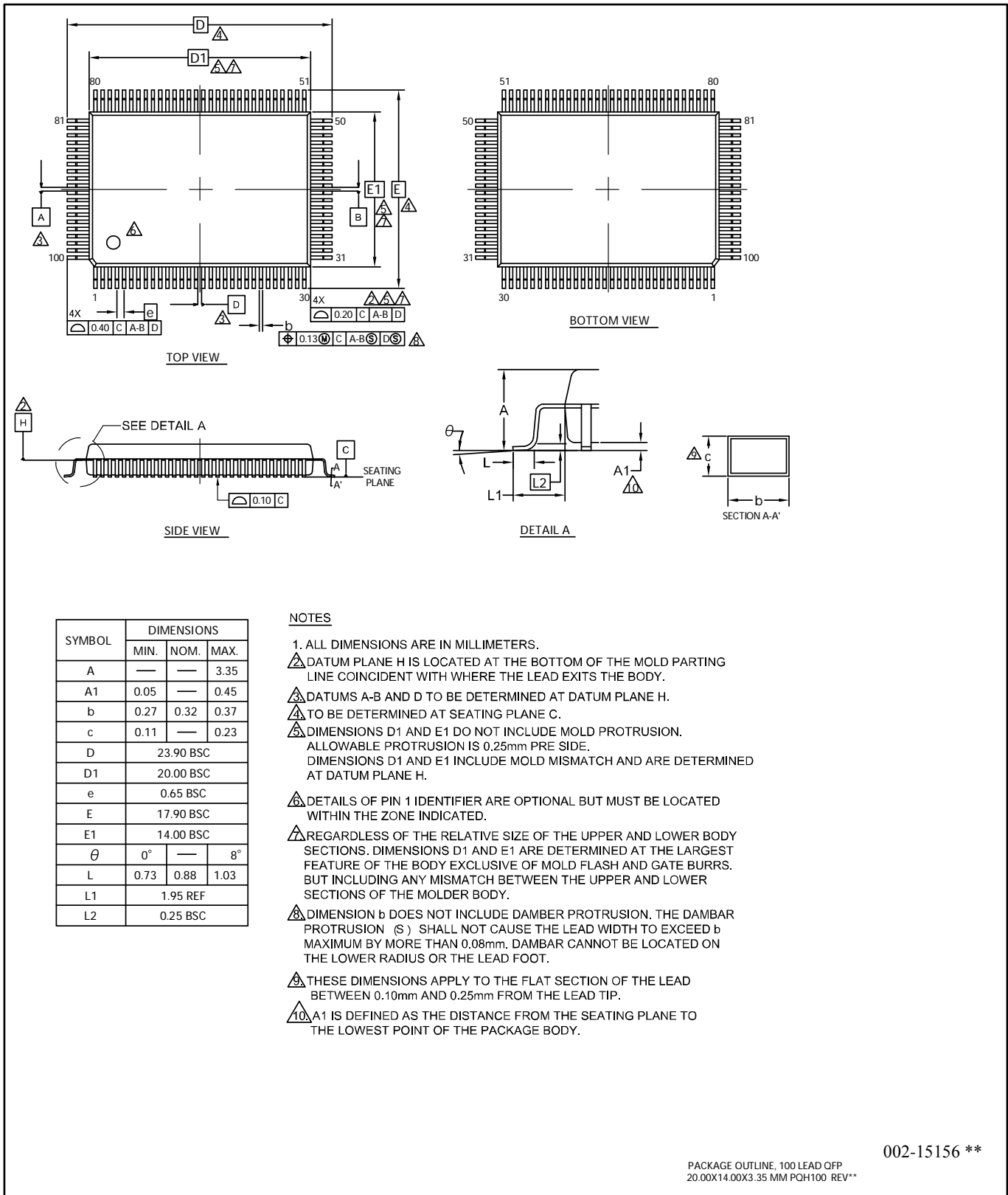
002-14043 \*\*

PACKAGE OUTLINE, 80 LEAD LQFP  
 14.0X14.0X1.7 MM LQJ080 REV\*\*

Package Type	Package Code
LQFP 100	LQI100



Package Type	Package Code
QFP 100	PQH100



002-15156 \*\*

## 15. エラッタ

本章は FM3 MB9A1A0N シリーズのエラッタを説明します。詳細情報は、エラッタのトリガ条件、影響の範囲、可能な回避方法、シリコンチップのリビジョンの適用可能性などを含んでいます。

何かご質問がございましたら、最寄りのサイプレスの販売代理店までご連絡ください。

### 15.1 影響を受ける型格

型格
初版
MB9AF1A1LPMC1-G-SNE2, MB9AF1A2LPMC1-G-SNE2, MB9AF1A1LPMC-G-SNE2, MB9AF1A2LPMC-G-SNE2, MB9AF1A2LPMC-G-UNE2, MB9AF1A1MPMC-G-SNE2, MB9AF1A1MPMC-G-UNE2, MB9AF1A2MPMC-G-SNE2, MB9AF1A2MPMC-G-UNE2, MB9AF1A1MPMC1-G-SNE2, MB9AF1A2MPMC1-G-SNE2, MB9AF1A2MPMC1-G-UNE2, MB9AF1A1NPMC-G-SNE2, MB9AF1A2NPMC-G-SNE2, MB9AF1A2NPMC-G-UNE2, MB9AF1A1NPF-G-SNE1, MB9AF1A2NPF-G-SNE1

### 15.2 認定の状況

出荷の状況: 出荷中

### 15.3 エラッタのまとめ

下表では、デバイスへのエラッタの影響を定義します。

項目	型格	シリコン版数	解決状況
[15.4.1] HDMI-CEC ポーリングメッセージの問題	15.1 を参照	初版	シリコン改版の予定はありません
[15.4.2] RTC 遅延の問題	15.1 を参照	初版	シリコン改版の予定はありません

### 15.4 エラッタの詳細

#### 15.4.1 HDMI-CEC ポーリングメッセージの問題

##### ■問題の定義

問題#1) MCU がポーリングメッセージを送信する間、他機から届くメッセージに対して常に NACK 応答します。

問題#2)直前のラインイニシエータが他機である場合でも、MCU が待つ CEC ライン上のシグナルフリー時間は 7bit です。

##### ■影響を受けるパラメータ

無

##### ■トリガ条件

この問題は常に発生します。

##### ■影響の範囲

MCU は、他のノードに適切に応答しません。

##### ■回避方法

問題#1 は、以下のソフトウェア対策を適用できます。

1. SFREE レジスタに 0x0 を設定してください。
2. CEC 端子を GPIO で監視し、High が任意のシグナルフリー分続くまで待ってください。

3. TXDATA レジスタにフレームデータを書込み、RCADR1 または RCADR2 レジスタに 0x0F を設定してください。
4. TXDATA 書込みからカウントクロック(32.768kHz)の 3~4 クロック後にメッセージを送信します。  
TXDATA 書込みから 2~3 クロック後に他機からフレームを受信した場合、バスエラーが発生します。  
TXDATA 書込みから 3~4 クロック後に他機からフレームを受信した場合はアービトレーションロストが発生します。  
以下の対応を行ってください。

4-A-1. ACK 応答できるように RCADR1 または RCADR2 レジスタを元の設定値に戻す。

4-A-2. 2. から再度処理を行う。

TXDATA 書込みから 1~2 クロック後に他機からフレームを受信した場合、以下の対応を行ってください。

4-B-1. TXDATA の書込みから 50us 後に、GPIO で CEC 端子を確認する。

4-B-2. CEC 端子が Low になっていたらすぐに TXEN を 1 → 0 → 1 とする。

4-B-3. ACK 応答できるように RCADR1 または RCADR2 レジスタを元の設定値に戻す。

4-B-4. 2. から再度処理を行う。

問題#2 については、ソフトウェアによる回避方法はありません。ただし、シグナルフリー時間が 7bit に固定されていても、HDMI-CEC 規格上の問題はありません。規格上は、シグナルフリー時間は 5bit 以上に設定しなければならない、と規定されています。

#### ■解決状況

この問題を解決するシリコン改版の予定はありません。

### 15.4.2 RTC 遅延の問題

#### ■問題の定義

ソフトウェアリセットまたは APB2 リセットが行った場合に RTC が遅延します。

#### ■影響を受けるパラメータ

無

#### ■トリガ条件

この問題はソフトウェアリセットまたは APB2 リセットが起こった場合に発生します。

#### ■影響の範囲

RTC が遅延し、正しく時間を計れません。

#### ■回避方法

RTC ブロックにはサブクロックが供給されます。ソフトウェアリセットと APB2 リセットの両方が、RTC ブロックへのサブクロックの 2 つのクロックを無効にします。この問題を回避するには、ソフトウェアおよび APB2 リセットの発生をカウントし、サブクロックのいくつかのクロックが無効になったかを計算し、無効になったサブクロックが 1 秒に達すると RTC カウンタに 1 秒を追加します。

#### ■解決状況

この問題を解決するシリコン改版の予定はありません。



## 主な変更内容

Spansion Publication Number: DS706-00068

ページ	場所	変更箇所
Revision 0.1		
-	-	Initial release
Revision 1.0		
-	-	Preliminary → Full Production
-	-	計画中のため、一部を除き QFN を削除
42	■ブロックダイアグラム	MB9AF1AxL について注意事項を追加
54,55	■電気的特性 3. 直流規格 (1) 電流規格	規格値の”TBD”を変更
Revision 2.0		
2	■特長	オンチップ SRAM の説明を変更
7 - 30	■パッケージと品種対応 ■端子配列図 ■端子機能一覧	QFN を削除
39	■デバイス使用上の注意 ・水晶発振回路について	以下の文を追記 実装基板にて、使用する水晶振動子の発振評価を実施してください。
43	■メモリマップ ・メモリマップ(2)	フラッシュメモリのセクタ構成の概略を追記
53 - 55	■電気的特性 3. 直流規格 (1) 電流規格	<ul style="list-style-type: none"> <li>・表の形式を変更</li> <li>・メインタイマモード電流とサブタイマモード電流を追加</li> <li>・フラッシュメモリ電流を追加</li> <li>・A/D コンバータ電流を移動</li> <li>・D/A コンバータ電流を移動</li> </ul>
56	■電気的特性 3. 直流規格 (2) 端子特性	電源オフ時の CEC 端子の入力リーク電流を追加
59	■電気的特性 4. 交流規格 (4-1) メイン PLL の使用条件 (4-2) メイン PLL の使用条件	メイン PLL 接続図を追加
60	■電気的特性 4. 交流規格 (6) パワーオンリセットタイミング	<ul style="list-style-type: none"> <li>・タイミング図を変更</li> <li>・リセット解除遅延時間(<math>t_{OND}</math>)をパワーオンリセット解除までの時間(<math>t_{PRD}</math>)に変更</li> </ul>
62	■電気的特性 4. 交流規格 (7) CSIO/UART タイミング	<ul style="list-style-type: none"> <li>・UART タイミング→CSIO/UART タイミングに修正</li> <li>・内部シフトクロック動作→マスタモードに変更</li> <li>・外部シフトクロック動作→スレーブモードに変更</li> </ul>
73	■電気的特性 5. 12 ビット A/D コンバータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>・積分/微分直線性誤差、ゼロ/フルスケールトランジション電圧の標準値を追加</li> <li>・<math>AV_{CC} &lt; 2.7\text{ V}</math> 時の変換時間を追加</li> </ul>
77	■電気的特性 6. 低電圧検出特性	図を削除
80	■電気的特性 8. フラッシュメモリ 書込み/消去特性 (1) 書込み/消去時間	内部での消去前書込み時間を含む値に変更
81 - 84	■電気的特性 9. スタンバイ復帰時間	スタンバイ復帰時間を追加
85	■オーダ型格	型格の表記を変更

注意事項: 以降の変更点に関しては、「改訂履歴」を参照してください。

**改訂履歴**

 文書名: **MB9A1A0N シリーズ 32 ビット Arm® Cortex®-M3 FM3 マイクロコントローラ**

 文書番号: **002-05676**

版	ECN 番号	変更者	発行日	変更内容
**	-	TOYO	06/30/2015	サイプレスとしてドキュメントコード002-05676に登録しました。 本版の内容およびフォーマットに変更はありません。
*A	5288888	TOYO	09/08/2016	これは英語版の 002-05675 Rev. *A を翻訳した日本語版です。
*B	5738512	YSKA	05/16/2017	<p>これは英語版の 002-05675 Rev. *B を翻訳した日本語版です。</p> <p>Cypress の新ロゴを適用</p> <p>“特長”のリアルタイムクロック(RTC:Real Time Clock) のカウント年数を 00～に修正。割込み機能の指定条件から「秒/曜日」を削除(2 ページ)</p> <p>パッケージコードを以下の通り変更(7-11, 52, 86-92 ページ)</p> <p>FPT-64P-M38 → LQD064  FPT-64P-M39 → LQG064  FPT-80P-M37 → LQH080  FPT-80P-M40 → LQJ080  FPT-100P-M23 → LQI100  FPT-100P-M06 → PQH100</p> <p>“12.4.9. CSIO/UART タイミング”の項目にボーレートを追加(63-69 ページ)</p> <p>“13. オーダ型格”の下記の型格を変更(86ページ)</p> <p>MB9AF1A2LPMC-G-SNE2 → MB9AF1A2LPMC-G-UNE2  MB9AF1A1MPMC-G-SNE2 → MB9AF1A1MPMC-G-UNE2  MB9AF1A2MPMC-G-SNE2 → MB9AF1A2MPMC-G-UNE2  MB9AF1A2MPMC1-G-SNE2 → MB9AF1A2MPMC1-G-UNE2  MB9AF1A2NPMC-G-SNE2 → MB9AF1A2NPMC-G-UNE2</p> <p>“15. エラッタ”を追加</p>
*C	5929774	HTER	10/16/2017	<p>これは英語版の 002-05675 Rev. *D を翻訳した日本語版です。</p> <p><b>12.6 10 ビット D/A コンバータ</b>のアナログ出力インピーダンス最大値(D/A 動作時)を、4.55kΩ → 5.5kΩに修正。</p>

## セールス、ソリューションおよび法律情報

### ワールドワイドな販売と設計サポート

サイプレスは、事業所、ソリューション センター、メーカー代理店、および販売代理店の世界的なネットワークを保持しています。お客様の最寄りのオフィスについては、[サイプレスのロケーション ページ](#)をご覧ください。

### 製品

ARM® Cortex® Microcontrollers	<a href="http://cypress.com/arm">cypress.com/arm</a>
車載用	<a href="http://cypress.com/automotive">cypress.com/automotive</a>
クロック&バッファ	<a href="http://cypress.com/clocks">cypress.com/clocks</a>
インターフェース	<a href="http://cypress.com/interface">cypress.com/interface</a>
IoT (モノのインターネット)	<a href="http://cypress.com/iot">cypress.com/iot</a>
メモリ	<a href="http://cypress.com/memory">cypress.com/memory</a>
マイクロコントローラ	<a href="http://cypress.com/mcu">cypress.com/mcu</a>
PSoC	<a href="http://cypress.com/psoc">cypress.com/psoc</a>
電源用 IC	<a href="http://cypress.com/pmic">cypress.com/pmic</a>
タッチ センシング	<a href="http://cypress.com/touch">cypress.com/touch</a>
USB コントローラー	<a href="http://cypress.com/usb">cypress.com/usb</a>
ワイヤレス/RF	<a href="http://cypress.com/wireless">cypress.com/wireless</a>

### PSoC® ソリューション

[PSoC 1](#) | [PSoC 3](#) | [PSoC 4](#) | [PSoC 5LP](#) | [PSoC 6](#)

### サイプレス開発者コミュニティ

[フォーラム](#) | [WICED IOT Forums](#) | [Projects](#) | [ビデオ](#) | [ブログ](#)  
| [トレーニング](#) | [Components](#)

### テクニカルサポート

[cypress.com/support](http://cypress.com/support)

Arm and Cortex are registered trademarks of Arm Limited (or its subsidiaries) in the US and/or elsewhere.

All other trademarks or registered trademarks referenced herein are the property of their respective owners.

© Cypress Semiconductor Corporation, 2014-2017. 本書面は、Cypress Semiconductor Corporation 及び Spansion LLC を含むその子会社（以下「Cypress」という。）に帰属する財産である。本書面（本書面に含まれ又は言及されているあらゆるソフトウェア若しくはファームウェア（以下「本ソフトウェア」という。）を含む）は、アメリカ合衆国及び世界のその他の国における知的財産法令及び条約に基づき Cypress が所有する。Cypress はこれらの法令及び条約に基づく全ての権利を留保し、本段落で特に記載されているものを除き、その特許権、著作権、商標権又はその他の知的財産権のライセンスを一切許諾しない。本ソフトウェアにライセンス契約書が伴っておらず、かつ Cypress との間で別途本ソフトウェアの使用方法を定める書面による合意がない場合、Cypress は、(1) 本ソフトウェアの著作権に基づき、(a) ソースコード形式で提供されている本ソフトウェアについて、Cypress ハードウェア製品と共に用いるためにのみ、かつ組織内部でのみ、本ソフトウェアの修正及び複製を行うこと、並びに (b) Cypress のハードウェア製品ユニットに用いるためにのみ、（直接又は再販売者及び販売代理店を介して間接のいずれかで）本ソフトウェアをバイナリーコード形式で外部エンドユーザーに配布すること、並びに (2) 本ソフトウェア（Cypress により提供され、修正がなされていないもの）が抵触する Cypress の特許権のクレームに基づき、Cypress ハードウェア製品と共に用いるためにのみ、本ソフトウェアの作成、利用、配布及び輸入を行うことについての非独占的で譲渡不能な一身専属的ライセンス（サブライセンスの権利を除く）を付与する。本ソフトウェアのその他の使用、複製、修正、変換又はコンパイルを禁止する。

**適用される法律により許される範囲内で、Cypress は、本書面又はいかなる本ソフトウェア若しくはこれに伴うハードウェアに関しても、明示又は黙示を問わず、いかなる保証（商品性及び特定の目的への適合性の黙示の保証を含むがこれらに限られない）も行わない。**適用される法律により許される範囲内で、Cypress は、別途通知することなく、本書面を変更する権利を留保する。Cypress は、本書面に記載のある、いかなる製品若しくは回路の適用又は使用から生じる一切の責任を負わない。本書面で提供されたあらゆる情報（あらゆるサンプルデザイン情報又はプログラムコードを含む）は、参照目的のためのみに提供されたものである。この情報で構成するあらゆるアプリケーション及びその結果としてのあらゆる製品の機能性及び安全性を適切に設計、プログラム、かつテストすることは、本書面のユーザーの責任において行われるものとする。Cypress 製品は、兵器、兵器システム、原子力施設、生命維持装置若しくは生命維持システム、蘇生用の設備及び外科的移植を含むその他の医療機器若しくは医療システム、汚染管理若しくは有害物質管理の運用のために設計され若しくは意図されたシステムの重要な構成部分としての使用、又は装置若しくはシステムの不具合が人身傷害、死亡若しくは物的損害を生じさせるようなその他の使用（以下「本目的外使用」という。）のために設計、意図又は承認されていない。重要な構成部分とは、その不具合が装置若しくはシステムの不具合を生じさせるか又はその安全性若しくは実効性に影響すると合理的に予想できるような装置若しくはシステムのあらゆる構成部分をいう。Cypress 製品のあらゆる本目的外使用から生じ、若しくは本目的外使用に関連するいかなる請求、損害又はその他の責任についても、Cypress はその全部又は一部をとわず一切の責任を負わず、かつ Cypress はそれら一切から本書により免除される。Cypress は Cypress 製品の本来目的外使用から生じ又は本目的外使用に関連するあらゆる請求、費用、損害及びその他の責任（人身傷害又は死亡に基づく請求を含む）から免責補償される。

Cypress, Cypress のロゴ, Spansion, Spansion のロゴ及びこれらの組み合わせ, WICED, PSoC, CapSense, EZ-USB, F-RAM, 及び Traveo は、米国及びその他の国における Cypress の商標又は登録商標である。Cypress のより完全な商標のリストは、[cypress.com](http://cypress.com) を参照すること。その他の名称及びブランドは、それぞれの権利者の財産として権利主張がなされている可能性がある。