

2022.04

# MC804

8位 EPROM-Based 单片机  
(4 Touch Key+ 8 I/O + 12-通道ADC)

Version V1.1

## 改 版 记 录

版本	发布日期	内 容 描 述	修 正 位 置
1.0	2022-04-16	新版本发布	
1.1		修正部分语句	

## 目录

<b>1. 概述</b> .....	<b>5</b>
1.1 功能.....	5
1.2 方框图.....	7
1.3 引脚图.....	8
1.4 引脚.....	9
<b>2. I4_TOUCH 功能</b> .....	<b>10</b>
2.1 引脚功能.....	10
2.2 I4_TOUCH 初始化.....	11
2.3 自校正.....	11
2.4 触摸反应时间.....	11
<b>3. 内存结构</b> .....	<b>11</b>
3.1 程序内存.....	11
3.2 数据存储.....	12
<b>4. 功能描述</b> .....	<b>15</b>
4.1 R-page 特殊功能寄存器.....	15
4.2 T0MD (定时器 0 控制寄存器).....	26
4.3 F-page 特殊功能寄存器.....	28
4.4 S-page 特殊功能寄存器.....	31
4.5 I/O Port.....	42
4.6 定时器 0.....	52
4.7 定时器 1/PWM1/Buzzer1.....	53
4.8 定时器 2/PWM2/Buzzer2.....	56
4.9 定时器 3/PWM3/Buzzer3/PWM4.....	59
4.10 RFC (电阻/频率转换器模式).....	63
4.11 IR 载波.....	63

3.12 低电压侦测 (LVD) .....	64
4.13 电压比较器 .....	65
4.15 看门狗定时器 (WDT) .....	70
4.16 中断 .....	71
4.17 振荡器配置 .....	73
4.19 复位 .....	79
<b>5. 指令设置 .....</b>	<b>80</b>
<b>6. 配置字节表 .....</b>	<b>98</b>
<b>7. 电气特性 .....</b>	<b>99</b>
7.1 MC804 最大绝对值 .....	99
7.2 直流电气特性 .....	99
7.3 OSC 特性 .....	101
7.4 比较器/ LVD 电气特性 .....	102
7.5 ADC 电气特性 .....	102
7.6 特性曲线图 .....	103
7.7 建议工作电压 .....	106
7.8 LVR 电压与温度曲线图 .....	107
7.9 LVD 电压与温度曲线图 .....	107
7.10 LDO 与温度曲线图 .....	108
<b>8. 应用参考 .....</b>	<b>108</b>
8.1 应用电路 .....	108
<b>9. 封装尺寸 (SOP16) .....</b>	<b>109</b>

## 1. 概述

MC804 带 4 个自校正容性触摸按键功能和 8 个 I/O 口的单片机，是以 EPROM 作为记忆体的 8 位微控制器，专为家电或量测等等的 I/O 应用设计。采用 CMOS 制程并同时提供客户低成本、高性能、及高性价比等显著优势。MC804 核心建立在 RISC 精简指令集架构可以很容易地做编程和控制，共有 55 条指令。除了少数指令需要 2 个指令时钟，大多数指令都是 1 个指令时钟能完成，可以让用户轻松地以过程控制完成不同的应用。因此非常适合各种中低记忆容量但又复杂的应用。

在触摸功能方面，MC804 内部搭建 4 路带自校正功能电容式触摸按键的功能，它可以通过任何非导电介质（如玻璃和塑料）来感应电容变化。这种电容感应的开关可以应用在很多电子产品上，提高产品的附加值。该触摸按键为硬件式电容触摸方案，触摸相关逻辑通过内部硬件系统处理，灵敏度的调整由外部电容去调整灵敏度，无需内核软件去干预，所以，在程序处理方面，触摸逻辑算法不会占据内核处理器任何资源，在使用上，用户可以更加便捷使用内部触摸功能。

MC804 内建高精度十一加一通道 12 位 ADC 模数转换器，与高精度电压比较器，足以应付各种模拟接口的侦测与量测。

在 I/O 的资源方面，MC804 内部有 14 根弹性的双向 I/O 脚（实际封装出来有 8 个双向 I/O 脚，内建 4 个 IO 与触摸输出接口相连接），每个 I/O 脚都有单独的寄存器控制为输入或输出脚。而且每一个 I/O 脚位都有附加的程式控制功能如上拉或下拉电阻或开漏极(Open-Drain) 输出。此外针对红外线摇控的产品方面，MC804 内建了可选择频率的红外载波发射口。

MC804 有四组计时器，可用系统频率当作一般的计时的应用或者从外部讯号触发来计数。另外 MC804 提供 3 组 10 位解析度的 PWM 输出或者 3 组蜂鸣器输出，用来驱动马达、LED、或蜂鸣器等等。

MC804 触摸按键功搭载的是自主研发 I4\_TOUCH 的 IP，基于电容式充放电原理，实现 4 路带自校准功能电容式触摸按键。I4\_TOUCH 是一个独立于 MC804 内核的硬件触摸模块，通过并行接口，提供给内核有效触摸信息。

MC804 内核搭载是 NY8A051 的单片机，采用双时钟机制，高速振荡或者低速振荡都由内部 RC 振荡输入。在双时钟机制下，NY8A051 内核可选择多种工作模式如正常模式(Normal)、慢速模式(Slow mode)、待机模式(Standby mode) 与睡眠模式(Halt mode)可节省电力消耗延长电池寿命。

在省电的模式下如待机模式(Standby mode)与睡眠模式(Halt mode)中，有多种事件可以触发中断唤醒 MC804 内核进入正常操作模式(Normal) 或慢速模式(Slow mode) 来处理突发事件。

### 1.1 功能

- 工作电压：
  - 2.0V ~ 5.5V @系统频率 $\leq$ 8MHz。
  - 2.2V ~ 5.5V @系统频率 > 8MHz

- I4\_TOUCH 的 IP 为 2.5V ~ 5.5V(运用 TOUCH 功能, 电压选择>2.5V)
- 工作温度: -40°C ~ 85°C。
- 高达 ±5KV 的 ESD。
- 2Kx14 位的程序存储器空间。
- 128 字节的通用数据存储器空间。
- 14 根可分别单独控制输入输出方向的 I/O 脚 (GPIO)、PA[7:0]、PB[5:0]。
  - PB[5:4]、PA[7:6]内部与触摸输出口 OUT[3:0]连接。
- PA[5,3:0]及 PB[3:0]可选择输入时使用内部下拉电阻。
- PA[7:0]及 PB[5:0]可选择输入时使用内部上拉电阻。
- PB[5:0]可选择开漏输出 (Open-Drain)。
- PA[5]可选择当作输入或开漏输出 (Open-Drain)。
- 所有 I/O 脚输出可选择小推电流(Small Drive Current)或一般推电流(Normal Drive Current), 除 PA5 外。
- 8 层程序堆栈(Stack)。
- 存取数据有直接或间接寻址模式。
- 一组 8 位上数定时器(Timer0)包含可程序化的频率预除线路。
- 三组 10 位下数定时器 (Timer1、2、3) 可选自动重载或连续下数计时。
- 四个 10 位的脉冲宽度调变输出 (PWM1、2、3、4)。其中 PWM4 未使用。
- 三个蜂鸣器输出 (BZ1、2、3)。
- 38/57KHz 红外线载波 (IR) 频率可供选择, 同时载波之极性也可以通过寄存器选择。
- 内置准确的低电压侦测电路 (LVD)。
- 内置十一加一通道 12 位 ADC 模数转换器 (Analog to Digital Converter)。
- 内置精准的电压比较器 (Voltage Comparator)。
- 内置上电复位电路 (POR)。
- 内置低压复位功能 (LVR)。
- 内置看门狗计时 (WDT), 可由配置字节 (Configuration Word) 控制开/关。
- 内置电阻/频率转换器 (RFC) 功能。
- 内核采用双时钟机制, 系统可以随时切换高速振荡或者低速振荡。
- 高速振荡时钟: I\_HRC (1~20MHz 内部高速 RC 振荡)
  - E\_HXT (超过 6MHz 外部高速晶振) (未使用)
  - E\_XT (455K~6MHz 外部晶振) (未使用)
- 低速振荡时钟: I\_LRC (内部 32KHz 低速 RC 振荡)
  - E\_LXT (32KHz 外部低速晶振) (未使用)
- 内核四种工作模式可随系统需求调整电流消耗: 正常模式(Normal)、慢速模式(Slow mode)、待机模式 (Standby mode) 与睡眠模式(Halt mode)。
- 十一种硬件中断:
  - Timer0 上溢中断。
  - Timer1 下溢中断。
  - Timer2 下溢中断。
  - Timer3 下溢中断。
  - WDT 中断。
  - PA/PB 输入状态改变中断。
  - 两组外部中断。
  - 低电压侦测中断。

- 比较器输出翻转中断。
- ADC 模数转换完成中断。
- MC804 内核在待机模式(Standby mode)下的六种唤醒中断：
  - Timer0 上溢中断。
  - Timer1 下溢中断。
  - Timer2 下溢中断
  - Timer3 下溢中断。
  - WDT 中断。
  - PA/PB 输入状态改变中断。
  - 两组外部中断。
  - 低电压检测中断。
  - 比较器输出翻转中断。
  - ADC 模数转换完成中断。
- MC804I2 内核在睡眠模式(Halt mode)下的三种唤醒中断：
  - WDT 中断。
  - PA/PB 输入状态改变中断。
  - 两组外部中断。

## 1.2 方框图

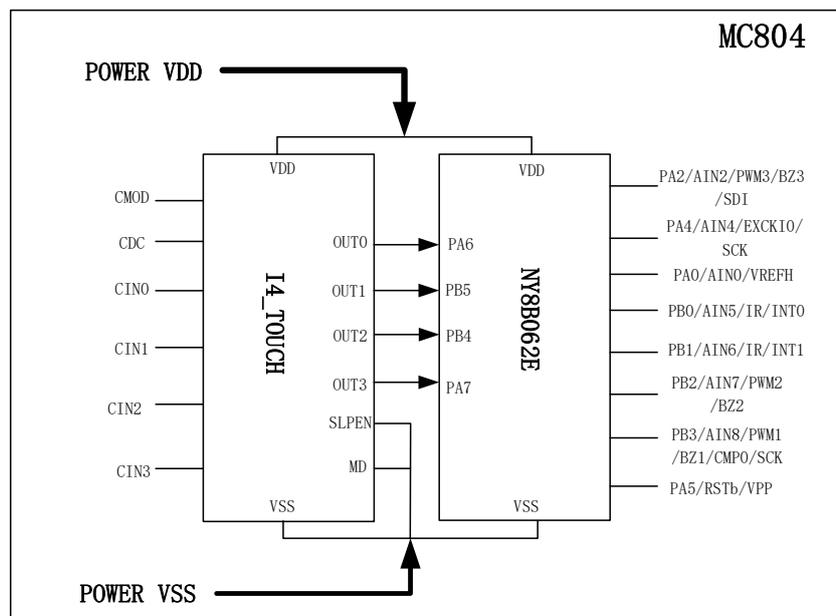


图1-1: MC804系统总框图

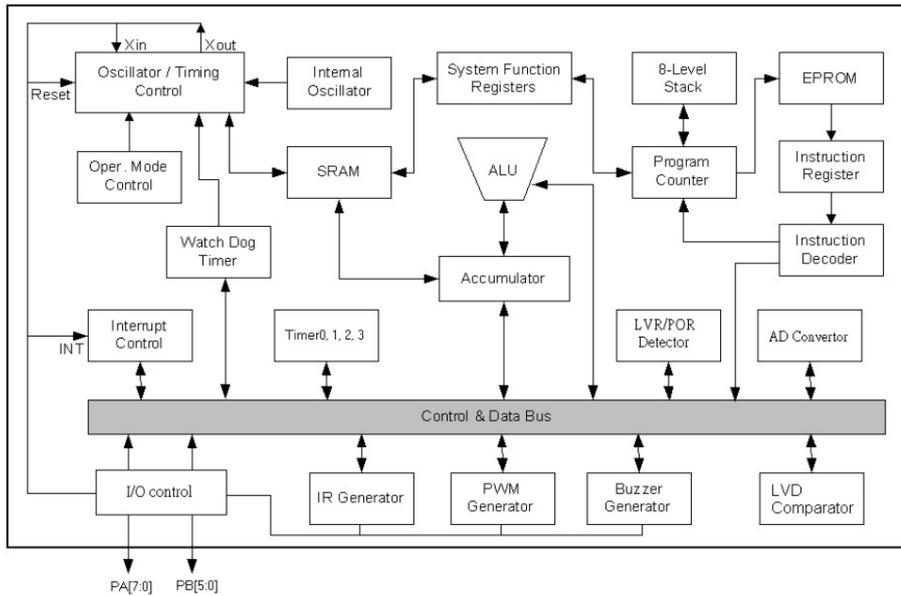


图 1-2: NY8B062E 系统框图

MC804 是由 I4\_TOUCH 和 NY8B062E 两部分组成。

I4\_TOUCH 主要的功能是执行电容触摸检测功能及触摸按键相关逻辑算法，并将有无触摸信息值传递至输出口 OUT[0:3]。

NY8B062E 是以 EPROM 作为记忆体的 8 位微控制器，专为多 IO 产品的应用而设计。

I4\_TOUCH 与 NY8B062E 两部分设计是通过 OUT0 与 PA6，OUT1 与 PB5，OUT2 与 PB4，OUT3 与 PA7 相互连接，NY8B062E 通过 PA6，PB5，PB4，PA7 内部 PAD 获取 I4\_TOUCH 的有无触摸按键信息。

### 1.3 引脚图

MC804采用封装类型: SOP16

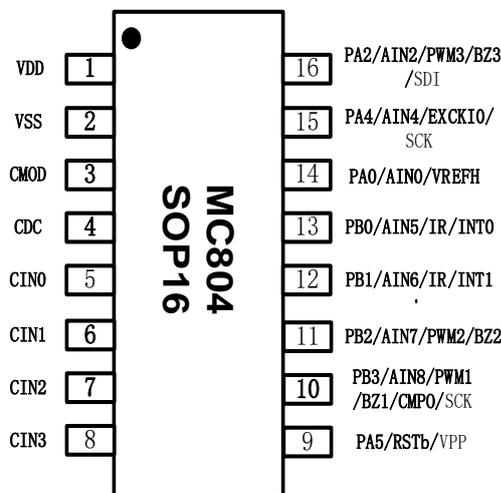


图 1-3: 封装引脚简图

## 1.4 引脚

**表1-1: 管脚汇总**

管脚顺序	名称	类型	功能	备注
1	VDD	Pwr	电源	-
2	VSS	Pwr	电源地	-
3	CMOD	I/O	接电荷收集电容	
4	CDC	I/O	接灵敏度电容	-
5	CIN0	I/O	感应按键 0 检测输入	未使用悬空
6	CIN1	I/O	感应按键 1 检测输入	未使用悬空
7	CIN2	I/O	感应按键 2 检测输入	未使用悬空
8	CIN3	I/O	感应按键 3 检测输入	未使用悬空
9	PA5 RSTb Vpp	I/O	PA5 是一个双向 I/O 引脚。 PA5 可当作复位引脚 RSTb。 如果 Vpp 电压高于 7.75V, IC 会进入 EPROM 编程模式	
10	PB3 AIN8 PWM1/BZ1 CMPO SDO	I/O	PB3 是一个双向 I/O 引脚。 PB3 可作 ADC 的模拟输入引脚 AIN8。 PB3 可输出 PWM1 或 BZ1。 PB3 可作比较器输出脚。 PB3 也是编程数据输出 SDO。	
11	PB2 AIN7 PWM2/BZ2	I/O	PB2 是一个双向 I/O 引脚。 PB2 可作 ADC 的模拟输入引脚 AIN7。 PB2 可输出 PWM2 或 BZ2。	
12	PB1 AIN6 IR INT1	I/O	PB0 是一个双向 I/O 引脚。 PB0 可作 ADC 的模拟输入引脚 AIN5。 如果开启 IR 模式, 此脚可作 IR 载波输出。 PB0 可当作外部中断 0 的输入引脚 INTO	
13	PB0 AIN5 INT0	I/O	PB0 是一个双向 I/O 引脚。 PB0 可作 ADC 的模拟输入引脚 AIN5。 PB0 可当作外部中断 0 的输入引脚 INTO。	
14	PA0 AIN0 VREFH	I/O	PA0 是一个双向 I/O 引脚, 也可当作比较器输入引脚。 PA0 可作 ADC 的模拟输入引脚 AIN0。 PA0 可作 ADC 外部参考电压输入引脚 VREFH	
15	PA4 AIN4 PWM2 EX_CK10 SCK	I/O	PA4 是一个双向 I/O 引脚。 PA4 可作 ADC 的模拟输入引脚 AIN4。 PA4 可输出 PWM2。 PA4 可作定时器 0 / 1 外部时钟来源 EX_CK10。 PA4 也是编程时钟输入 SCK。	
16	PA2 AIN2 PWM3/BZ3 SDI	I/O	PA2 是一个双向 I/O 引脚, 也可当作比较器输入引脚。 PA2 可作 ADC 的模拟输入引脚 AIN2。 PA2 可输出 PWM3 或 BZ3。 PA2 也是编程数据输入 SDI。	

内部连接	OUT0	I/O	感应按键 0 输出，与 NY8B062E 的 PA6 连接	I4_TOUCH 输出口
内部连接	OUT1	I/O	感应按键 1 输出，与 NY8B062E 的 PB5 连接	I4_TOUCH 输出口
内部连接	OUT2	I/O	感应按键 0 输出，与 NY8B062E 的 PB4 连接	I4_TOUCH 输出口
内部连接	OUT3	I/O	感应按键 1 输出，与 NY8B062E 的 PA7 连接	I4_TOUCH 输出口
内部连接	PA6	I/O	软件端口设置为输入，获取按键 0 输出信息，与 I4_TOUCH 的 OUT0 连接	运用设置为输入口
内部连接	PB5	I/O	软件端口设置为输入，获取按键 1 输出信息，与 I4_TOUCH 的 OUT1 连接	运用设置为输入口
内部连接	PB4	I/O	软件端口设置为输入，获取按键 2 输出信息，与 I4_TOUCH 的 OUT2 连接	运用设置为输入口
内部连接	PA7	I/O	软件端口设置为输入，获取按键 3 输出信息，与 I4_TOUCH 的 OUT3 连接	运用设置为输入口

管脚类型

I CMOS 输入

I/O CMOS 输入/输出

Pwr 电源 / 地

## 2 . I4\_TOUCH 功能

MC804 内部 I4\_TOUCH 是一个独立于 MC804 内核的硬件触摸模块。支持检测 2 个触摸感应通道是否被触摸，无需单片机内核干预，并通过 OUT[0:3]传输给 MC804 内部单片机 NY8B062E 的 PB[5:4]与 PA[7:6]端口。

### 2.1 引脚功能

**CMOD:** 电荷收集电容输入端，接固定值的电容 4.7nF，和灵敏度无关。

**CDC:** 接灵敏度电容，电容范围是最小 5pf，最大 100pf。根据使用环境选择合适的电容值，数值越小，灵敏度越高。

**CIN0~CIN3:** 接感应盘，是感应电容的输入检测端口，串接 3KΩ电阻。

**OUT0~OUT3:** 并行一对一输出端口，分别对应 CIN0~CIN3。端口内部结构为带上拉电阻的 NMOS 开漏输出，输出弱高或强低电平，有效电平是强低电平。OUT0~OUT3 是直接输出模式：检测到手指触摸，输出由高电平变低电平，手指离开后，输出由低电平变高电平。

时段	时段1	时段2	时段3	时段4	时段5	时段6
动作	芯片复位	无手指	手指触摸	无手指	手指触摸	无手指
触摸输出	弱高	弱高	低电平	弱高	低电平	弱高

## 2.2 I4\_TOUCH 初始化

上电复位后，芯片需要 200ms 进行初始化，计算感应管脚的环境电容，然后才能正常工作。

## 2.3 自校正

根据外部环境温度湿度等的漂移，按键电容基准参考值也会发生漂移，芯片会自动调整校正每个按键的电容基准参考值，以适应当前环境的变化。

当检测到按键后，芯片会立即停止校正一段时间，这段时间大约 100 秒。停止校正时间一到，芯片会继续自校正，如果当前按键还是持续有效，按键信息会被当做环境的漂移立即被更新，也就是说检测按键有效的时间不会超过 100 秒。

## 2.4 触摸反应时间

每个通道大约每隔 4.5ms 采样一次。经过按键消抖处理以后，检测到按键按下的反应时间大概是 28 毫秒，检测按键离开的反应时间大概是 18 毫秒。所以检测按键的最快频率大概是每秒 20 次。

# 3 . 内存结构

MC804 内部单片机部分 NY8B062E 存储器分为两类：分别是程序存储器和数据存储器。

## 3.1 程序内存

NY8B062E 程序存储器空间是 2Kx14 位。因此，11 位宽的程序计数器 (PC) 可以访问程序存储器的任何地址。程序存储器的一些位置保留给中断入口。复位地址位于 0x000，软件中断地址位于 0x001，内部和外部硬件中断地址位于 0x008。

NY8B062E 提供 GOTOA 和 CALLA 等指令去访问程序空间的 256 个地址。还提供 LCALL 和 LGOTO 指令访问程序空间的任何地址。

当发生子程序调用或中断情况时，下一个 ROM 地址写入堆栈的顶部。而当执行 RET、RETIA 或 RETIE 指令，堆栈顶部的数据会被读取并加载到程序计数器。

NY8B062E 程序存储器地址 0x7FE~0x7FF 是保留地址。如果用户在这些地址写入程序可能会发生无法预期的程序执行错误。

**NY8A062E 程序存储器地址 0x00E~0x00F 是 Preset Rolling Code 地址。如果用户在不设置滚码时可当作程序区使用。**

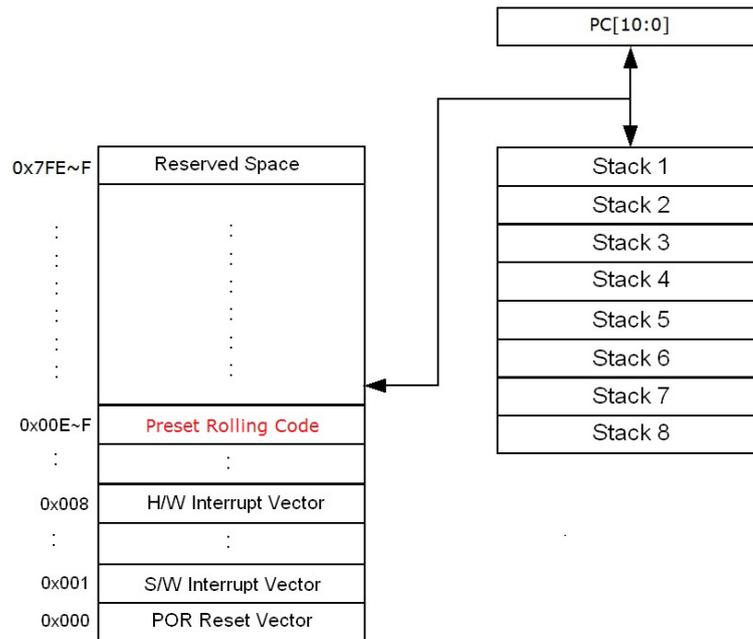


图 3-1： 程序内存映射地址

### 3.2 数据存储器

根据用于存取数据存储器的指令，数据存储器可分为三类：R-page 特殊功能寄存器(SFR)和通用寄存器(GPR)、F-page 特殊功能寄存器、S-page 特殊功能寄存器。GPR 是由静态存储器组成，用户可以使用它们来存储变量或中间结果。

R-page 特殊功能寄存器和数据存储器分为四组 Bank，可透过数据指针寄存器（FSR）来切换 Bank。寄存器 BK[1: 0]为 STATUS[7:6]，可从四个 Bank 中选择其中一个。

R-page 特殊功能寄存器和数据存储器可用直接寻址方式和间接寻址方式来进行存取。

数据存储器使用间接寻址方式如下图所描述，这种间接寻址方式包含使用 INDF 寄存器。Bank 选择是由 STATUS[7:6]决定，地址选择则是由 FSR[6:0]而定。

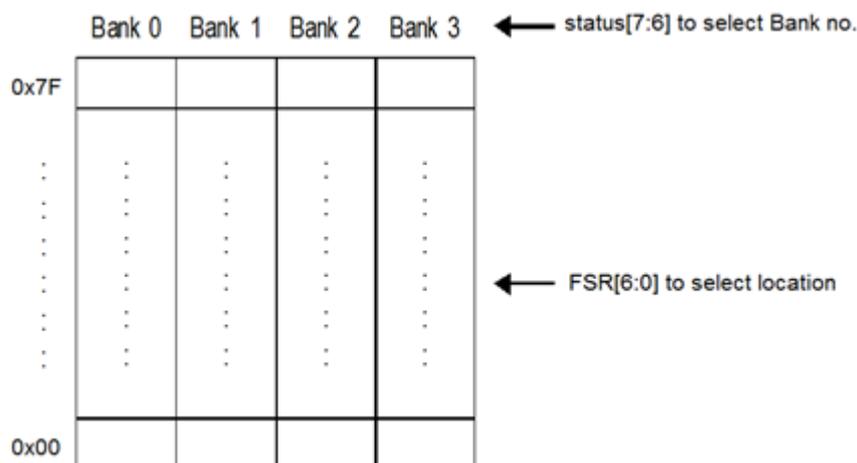


图 3-2： 数据存储器存起的简介寻址方式

下面描述了数据存储使用的直接寻址方式。存储页面选择是由 FSR[7:6]决定，而区位选择则是由 op-code[5:0]指令直接决定。

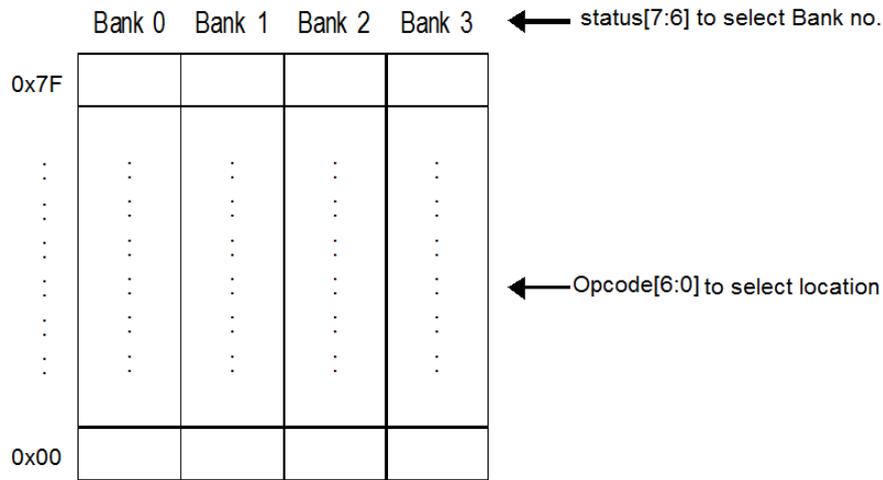


图 3-3： 数据存储器的简介寻址方式

R-page 特殊功能寄存器可以通过一般的指令存取，如算术指令和数据搬移指令。R-page 特殊功能寄存器占用了从 Bank 0 的 0x0 到 0x1F。然而，Bank 1、Bank 2 和 Bank 3 的相同地址会映像到 Bank 0。换句话说，R-page 特殊功能寄存器只存在于 Bank 0。GPR 占用了 Bank 0 数据存储器的 0x20 到 0x7F 与 Bank 1 数据存储器的 0x20 到 0x3F，另一个 bank 从 0x20 到 0x7F 映像如下表所示。

FSR[7:6]	00	01	10	11
Address	(Bank 0)	(Bank 1)	(Bank 2)	(Bank 3)
0x0	INDF	映射至 Bank 0		
0x1	TMR0			
0x2	PCL			
0x3	STATUS			
0x4	FSR			
0x5	PORTA			
0x6	PORTB			
0x7	-			
0x8	PCON			
0x9	BWUCON			
0xA	PCHBUF			
0xB	BPLCON			
0xC	BPHCON			
0xD	-			
0xE	INTE			
0xF	INTF			
0x10	ADMD			
0x11	ADR			
0x12	ADD			
0x13	ADVREFH			

0x14	ADCR			
0x15	AWUCON			
0x16	PACON			
0x17	ADJMD			
0x18	INTEDG			
0x19	TMRH			
0x1A	ANAEN			
0x1B	RFC	映射至 Bank 0		
0x1C	TM3RH			
0x1D~0x1E	-			
0x1F	INTE2	映射至 Bank 0		
0x20 ~ 0x3F	通用寄存器	通用寄存器	映射至 bank0	映射至 bank1
0x40 ~ 0x7F	通用寄存器	映射至 bank0	映射至 bank0	映射至 bank0

**表 3-1 R-page 特殊功能寄存器地址映像表**

F-page 特殊功能寄存器只能被指令 IOST 和 IOSTR 存取，S-page 特殊功能寄存器只能被指令 SFUN 和 SFUNR 存取。当 F-page 和 S-page 寄存器被存取时，STATUS[7:6]选择位会被忽略。寄存器名称和 F-page、S-page 的地址说明如下表。

特殊功能寄存器 地址	种类	F-page SFR	S-page SFR
0x0		-	TMR1
0x1		-	T1CR1
0x2		-	T1CR2
0x3		-	PWM1DUTY
0x4		-	PS1CV
0x5		IOSTA	BZ1CR
0x6		IOSTB	IRCR
0x7		-	TBHP
0x8		-	TBHD
0x9		APHCON	TMR2
0xA		PS0CV	T2CR1
0xB		-	T2CR2
0xC		BODCON	PWM2DUTY
0xD		-	PS2CV
0xE		CMPCR	BZ2CR
0xF		PCON1	OSCCR
0x10			TMR3
0x11			T3CR1
0x12			T3CR2
0x13			PWM3DUTY
0x14			PS3CV
0x15			BZ3CR
0x16			P4CR1

0x17		-
0x18		PWM4DUTY

表 3-2 F-page 特殊功能寄存器和 S-page 特殊功能寄存器地址表

## 4 . 功能描述

本章节将详细描述 MC804 内部的 NY8B062E 的操作方式。

### 4.1 R-page 特殊功能寄存器

#### 4.1.1 INDF (间接寻址寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INDF	R	0x0	INDF[7:0]							
读/写属性			读/写							
初始值			xxxxxxxx							

间接寻址寄存器并不是真的存在，而是以间接寻址模式来使用。任何指令访问间接寻址寄存器时，实际上是访问数据指针寄存器FSR所选择的寄存器。

#### 4.1.2 TMR0 (定时器 0 寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TMR0	R	0x1	TMR0[7:0]							
读/写属性			读/写							
初始值			xxxxxxxx							

当读取TMR0 寄存器时，会得到定时器 0 目前计数数值。

当写入TMR0 寄存器时，会更新定时器 0 目前计数数值。

藉由设置T0MD与配置字节 (Configuration Word) ，定时器 0 时钟源可以从指令时钟FINST、外部时钟EX\_CKIO 或低频振荡器I\_LRC/E\_LXT中择一。

#### 4.1.3 PCL (程序计数器低字节)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PCL	R	0x2	PCL[7:0]							
读/写属性			读/写							
初始值			xxxxxxxx							

程序计数器 (PC) 是一个 11 位寄存器，分高 3 位和低 8 位。当程序执行了一个指令，同时PC数值会增加，除了某些指令会直接更改PC数值。PCL寄存器可存取PC低字节 (PC[7:0]) ，PC高字节 (PC[10:8]) 并不能直接存取，必须藉由PCHBUF寄存器完成存取。

LGOTO指令的PC[10:0]是从指令码取得。

LCALL指令的PC[10:0]是从指令码取得，下一个PC地址（PC+1），将被存到堆栈的顶部。

#### 4.1.4 STATUS（状态寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
STATUS	R	0x3	BK[1]	BK[0]	GP5	/TO	/PD	Z	DC	C
读/写属性			读/写	读/写	读/写	读/写(*2)	读/写(*1)	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	0	1	1	X	X	X

状态寄存器包含算术/逻辑指令的结果和是否发生看门狗超时复位。

**C:** 进位/借位标志位。

C=1 时，加法运算有进位或减法运算无借位。

C=0 时，加法运算无进位或减法运算有借位。

**DC:** 半进位/半借位标志位。

DC=1 时，加法运算低四位有进位或减法运算时没有向高四位借位。

DC=0 时，加法运算低四位无进位或减法运算时有向高四位借位。

**Z:** 零位。

Z=1 时，算术或逻辑运算的结果是零。

Z=0 时，算术或逻辑运算的结果不为零。

**/PD:** 睡眠模式标志位。

/PD=1 时，上电或执行CLRWDWT指令后。

/PD=0 时，执行SLEEP指令后。

**/TO:** 看门狗超时标志位。

/TO=1 时，上电或执行CLRWDWT或SLEEP指令后。

/TO=0 时，发生WDT上溢。

**GP5:** 通用寄存器数据位。

BK[1:0]: Bank选择位，BK[1:0]=00b选择Bank0，BK[1:0]=01b选择Bank1，BK[1:0]=10b选择Bank2。

BK[1:0]=11b，选择Bank3。

(\*1) 可以被SLEEP指令清除。

(\*2) 可以由CLRWDWT指令设定。

#### 4.1.5 FSR（数据指针寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
FSR	R	0x4	GP7	FSR[6:0]						
读/写属性			读/写							
初始值			0	X	X	X	X	X	X	X

**FSR[6:0]:** 从指定Bank数据存储器的 128 个寄存器中选择一个。

**GP7:** 通用寄存器数据位。

#### 4.1.6 PortA (PortA 数据寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PortA	R	0x5	PA7	PA6	PA5	PA4	PA3	PA2	PA1	PA0
读/写属性			读/写							
初始值			数据锁存器值是 xxxxxxxx, 读取值则是 xxxxxxxx, 端口值 (PA7~PA0)							

读取PortA时, 若特定脚位被配置为输入脚, 将得到该脚位输入状态。然而, 若该脚位被配置为输出脚, 依据配置字节选项RD\_OPT, 得到该脚位的状态或相对应的输出数据锁存值。当写入PortA时, 数据是被写入PortA 的输出数据锁存器中。

#### 4.1.7 PortB (PortB 数据寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PortB	R	0x6	GP7	GP6	PB5	PB4	PB3	PB2	PB1	PB0
读/写属性			读/写							
初始值			数据锁存器值是 xxxxxxxx, 读取值则是 xxxxxxxx, 端口值 (PB5~PB0)							

读取PortB时, 若特定脚位被配置为输入脚, 将得到该脚位输入状态。然而, 若该脚位被配置为输出脚, 依据配置字节选项RD\_OPT, 得到该脚位的状态或相对应的输出数据锁存值。当写入PortB时, 数据是被写入PortB 的输出数据锁存器中。

**GP7~6:** 通用寄存器数据位。

#### 4.1.8 PCON (Power 寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PCON	R	0x8	WDTEN	GP6	LV DEN	/PHPA5	LVREN	GP2	GP1	GP0
读/写属性			读/写							
初始值			1	0	0	1	1	0	0	0

GP6, GP4, GP2, GP1, GP0: 通用寄存器数据位。

LVREN: 开启/关闭 LVR。

LVREN=1 时, 开启LVR。

LVREN=0 时, 关闭LVR。

/PHPA5: 关闭/开启PA5 上拉电阻。

/PHPA5=1 时, 关闭PA5 上拉电阻。

/PHPA5=0 时, 开启PA5 上拉电阻。

LV DEN: 开启/关闭 LVD。

LV DEN=1 时, 开启LVD。

LVDEN=0 时，关闭LVD。

WDTEN: 开启/关闭 WDT。

WDTEN=1 时，开启WDT。

WDTEN=0 时，关闭WDT。

#### 4.1.9 BWUCON (PortB 唤醒控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
BWUCON	R	0x9	-	-	WUPB5	WUPB4	WUPB3	WUPB1	WUPB0	WUPB0
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	1	1	1	1	1	1

WUPB<sub>x</sub>: 开启/关闭PB<sub>x</sub>唤醒功能,  $0 \leq x \leq 5$ 。

WUPB<sub>x</sub>=1 时，开启PB<sub>x</sub>唤醒功能。

WUPB<sub>x</sub>=0 时，关闭PB<sub>x</sub>唤醒功能。

#### 4.1.10 PCHBUF (程序计数器高字节)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PCHBUF	R	0xA	-	XSPD_STP	-			PCHBUF[2:0]		
读/写属性			-	W	-			W		
初始值			X	0	X			000		

PCHBUF[2:0]: 程序计数器PC的第十个位到第八个位。

XSPD\_STP: 写 1 停止外部晶振 32.768KHz起振强化功能。

#### 4.1.11 ABPLCON (PortA/PortB 下拉电阻控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ABPLCON	R	0xB	/PLPB3	/PLPB2	/PLPB1	/PLPB0	/PLPA3	/PLPA2	/PLPA1	/PLPA0
读/写属性			读/写							
初始值			1	1	1	1	1	1	1	1

**/PLPA<sub>x</sub>**: 关闭/开启PA<sub>x</sub>下拉电阻,  $0 \leq x \leq 3$ 。

/PLPA<sub>x</sub>=1, 关闭PA<sub>x</sub>下拉电阻。

/PLPA<sub>x</sub>=0, 开启PA<sub>x</sub>下拉电阻。

**/PLPB<sub>x</sub>**: 关闭/开启PB<sub>x</sub>下拉电阻,  $0 \leq x \leq 3$ 。

/PLPB<sub>x</sub>=1, 关闭PB<sub>x</sub>下拉电阻。

/PLPB<sub>x</sub>=0, 开启PB<sub>x</sub>下拉电阻。

#### 4.1.12 BPHCON (PortB 上拉电阻控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
BPHCON	R	0xc	-	-	/PHPB5	/PHPB4	/PHPB3	/PHPB2	/PHPB1	/PHPB0
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	1	1	1	1	1	1

**/PHPBx:** 关闭/开启PBx上拉电阻,  $0 \leq x \leq 5$ 。

/PHPBx=1 时, 关闭PBx上拉电阻。

/PHPBx=0 时, 开启PBx上拉电阻。

#### 4.1.13 INTE (中断使能寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTE	R	0xE	INT1IE	WDTIE	T2IE	LVDIE	T1IE	INT0IE	PABIE	TOIE
读/写属性			读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	0	0	0	0	0	0

**TOIE:** 定时器 0 上溢 (overflow) 中断使能位。

TOIE=1 时, 开启定时器 0 上溢中断。

TOIE=0 时, 关闭定时器 0 上溢中断。

**PABIE:** PortA / PortB输入状态变化中断使能位。

PABIE=1 时, 开启PortA/ PortB输入状态变化中断。

PABIE=0 时, 关闭PortA/ PortB输入状态变化中断。

**INT0IE:** 外部中断 0 使能位。

INT0IE=1 时, 开启外部中断 0。

INT0IE=0 时, 关闭外部中断 0。

**T1IE:** 定时器 1 下溢 (underflow) 中断使能位。

T1IE=1 时, 开启定时器 1 下溢中断。

T1IE=0 时, 关闭定时器 1 下溢中断。

**LVDIE:** 低电压侦测中断使能位。

LVDIE=1 时, 开启低电压侦测中断。

LVDIE=0 时, 关闭低电压侦测中断。

**T2IE:** 定时器 2 下溢 (underflow) 中断使能位。

T2IE=1 时, 开启定时器 2 下溢中断。

T2IE=0 时, 关闭定时器 2 下溢中断。

**WDTIE:** WDT上溢中断使能位。

WDTIE=1 时，开启WDT上溢中断。

WDTIE=0 时，关闭WDT上溢中断。

**INT1IE**: 外部中断 1 使能位。

INT1IE=1 时，开启外部中断 1。

INT1IE=0 时，关闭外部中断 1。

#### 4.1.14 INTF（中断标志寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTF	R	0xF	INT1IF	WDTIF	T2IF	LVDIF	T1IF	INT0IF	PABIF	T0IF
读/写属性			读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	0	0	0	0	0	0

**TOIF**: 定时器 0 上溢中断标志位。

TOIF=1 时，发生定时器 0 上溢中断。

TOIF必须由程序清零。

**PABIF**: PortA / PortB输入状态变化中断标志位。

PABIF=1 时，发生PortA / PortB输入状态变化中断。

PABIF必须由程序清零。

**INT0IF**: 外部中断 0 标志位。

INT0IF=1 时，发生外部 0 中断。

INT0IF必须由程序清零。

**T1IF**: 定时器 1 下溢中断标志位。

T1IF=1 时，发生定时器 1 下溢中断。

T1IF必须由程序清零。

**LVDIF**: 低电压侦测中断标志位。

LVDIF=1，发生低电压侦测中断。

LVDIF必须由程序清零。

**T2IF**: 定时器 2 下溢中断标志位。

T2IF=1 时，发生定时器 2 下溢中断。

T2IF必须由程序清零。

**WDTIF**: WDT超时上溢标志位。

WDTIF=1 时，发生WDT上溢中断。

WDTIF必须由程序清零。

**INT1IF**: 外部中断 1 标志位。

INT1IF=1 时, 发生外部 1 中断。

INT1IF必须由程序清零。

*注意: 当对应的INTE寄存器控制位未使能, 读取中断标志是 0。*

#### 4.1.15 ADMD (ADC 模式寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ADMD	R	0x10	ADEN	START	EOC	GCHS	CHS3	CHS2	CHS1	CHS0
读/写属性			读/写	W	R	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	1	0	0	0	0	0

**ADEN**: 开启/关闭ADC功能。

ADEN=1 时, 开启ADC功能。

**START**: ADC转换启动位。

写 1 开始执行ADC转换。此位只能写, 读取此位将得到 0。

**EOC**: ADC状态位, 只读。

EOC=1: ADC 转换完成。可由 ADR 与 ADD 读取转换结果数据。

EOC=0: ADC 转换中。

**GCHS**: 开启/关闭ADC总通道。

GCHS=0: 关闭所有ADC模拟输入通道。

GCHS=1: 开启所有ADC模拟输入通道。

**CHS3~0**: ADC模拟输入通道选择位。

0000: 选择PA0 引脚为模拟输入通道。

0001: 选择PA1 引脚为模拟输入通道。

0010: 选择PA2 引脚为模拟输入通道。

0011: 选择PA3 引脚为模拟输入通道。

0100: 选择PA4 引脚为模拟输入通道。

0101: 选择PB0 引脚为模拟输入通道。

0110: 选择PB1 引脚为模拟输入通道。

0111: 选择PB2 引脚为模拟输入通道。

1000: 选择PB3 引脚为模拟输入通道。

1001: 选择PB4 引脚为模拟输入通道。

1010: 选择PB5 引脚为模拟输入通道。

1011: 选择内部 1/4 VDD为模拟输入通道。

1100: 选择GND为模拟输入通道。

#### 4.1.16 ADR (ADC 时钟, ADC 中断标志位与 ADC 转换结果低四位数据寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ADR	R	0x11	ADIF	ADIE	ADCK1	ADCK0	AD3	AD2	AD1	AD0
读/写属性			读/写	读/写	读/写	读/写	R	R	R	R
初始值			0	0	0	0	X	X	X	X

**ADIF**: ADC中断标志位。

ADIF=1 时, 发生ADC转换完成中断。

ADIF必须由程序清零。

**ADIE**: ADC中断使能位。

ADIE=1 时, 开启ADC中断。

ADIE=0 时, 关闭ADC中断。

**ADCK1~0**: ADC时钟选择位。

00: ADC时钟= FINST/16, 01: ADC时钟= FINST/8, 10: ADC时钟= FINST/4, 11: ADC时钟= FINST /2。

**AD3~0**: ADC转换结果低四位数据。

#### 4.1.17 ADD (ADC 输出数据寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ADD	R	0x12	AD11	AD10	AD9	AD8	AD7	AD6	AD5	AD4
读/写属性			R	R	R	R	R	R	R	R
初始值			0	0	0	0	0	0	0	0

**AD11~4**: ADC转换结果高八位数据。

#### 4.1.18 ADVREFH (ADC 参考电压寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ADVREFH	R	0x13	EVHENB	-	-	-	-	-	VHS1	VHS0
读/写属性			读/写	-	-	-	-	-	读/写	读/写
初始值			X	0	0	0	0	0	1	1

**EVHENB**: ADC参考电压 (VREFH) 选择控制位。

EVHENB=0: ADC参考电压由内部产生, 参考电压水平由VHS1~0 决定。

EVHENB=1: ADC参考电压由引脚PA0 提供。

**VHS1~0**: ADC内部参考电压选择位。

11: VREFH=VDD, 10: VREFH=4V, 01: VREFH=3V, 00: VREFH=2V。

#### 4.1.19 ADCR (ADC 采样时间与 ADC 位数寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ADCR	R	0x14	-	PBCON5	PBCON4	PBCON3	SHCK1	SHCK0	ADCR1	ADCR0
读/写属性			-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	0	0	0	0	0	1	1

**SHCK1~0:** ADC采样时间选择位。

00: 1 个ADC时钟, 01: 2 个ADC时钟, 10: 4 个ADC时钟, 11: 8 个ADC时钟。

**ADCR1~0:** ADC位数选择位。

00: 8 位ADC, 01: 10 位ADC, 1x: 12 位ADC。

**PBCONx:** PB引脚选择位,  $3 \leq x \leq 5$ 。

0=PBx 作为ADC模拟输入引脚或数字IO引脚。

1=PBx 仅作为ADC模拟输入引脚。

#### 4.1.20 AWUCON (PortA 唤醒控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
AWUCON	R	0x15	WUPA7	WUPA6	WUPA5	WUPA4	WUPA3	WUPA2	WUPA1	WUPA0
读/写属性			读/写							
初始值			1	1	1	1	1	1	1	1

**WUPAx:** 开启/关闭PAx唤醒功能,  $0 \leq x \leq 7$ 。

WUPAx=1 时, 开启PAx唤醒功能。

#### 4.1.21 PACON (ADC 引脚数模控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PACON	R	0x16	PBCON2	PBCON1	PBCON0	PACON4	PACON3	PACON2	PACON1	PACON0
读/写属性			读/写							
初始值			0	0	0	0	0	0	0	0

**PACONx:** PA引脚选择位,  $0 \leq x \leq 4$ 。

0=PAx 作为ADC模拟输入引脚或数字IO引脚。

1=PAx 仅作为ADC模拟输入引脚。

**PBCONx:** PA引脚选择位,  $0 \leq x \leq 2$ 。

0=PBx 作为ADC模拟输入引脚或数字IO引脚。

1=PBx 仅作为ADC模拟输入引脚。

#### 4.1.22 ADJMD (ADC 调校模式)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ADJMD	R	0x17	-	-	ADJ_SIGN	ADJ[4]	ADJ[3]	ADJ[2]	ADJ[1]	ADJ[0]
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	0	0	0	0	0	0

**ADJ[x]:** 调校位选择,  $0 \leq x \leq 4$ 。

00000: 偏移 0mV

11111: 偏移 12.5mV

**ADJ\_SIGN:** 调校标志位。

0: ADC数据递减。

1: ADC数据递增。

**注意:** 应用时, 请参考NYIDE范例"ADC\_Interrupt\_AutoK"

#### 4.1.23 INTEDG (外部中断控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTEDG	R	0x18	-	-	EIS1	EIS0	INT1G1	INT1G0	INT0G1	INT0G0
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	0	0	0	1	0	1

**EIS1:** 外部中断 1 引脚选择位。

EIS1=1 时, PB1 选择为外部中断 1 引脚。

EIS1=0 时, PB1 选择为GPIO。

**EIS0:** 外部中断 0 引脚选择位。

EIS0=1 时, PB0 选择为外部中断 0 引脚。

EIS0=0 时, PB0 选择为GPIO。

**INT1G1~0:** INT1 沿触发选择位。

00: 保留, 01: 上升沿触发, 10: 下降沿触发, 11: 上升/下降沿触发。

**INT0G1~0:** INT0 沿触发选择位。

00: 保留, 01: 上升沿触发, 10: 下降沿触发, 11: 上升/下降沿触发。

#### 4.1.24 TMRH (定时器 1/2 高字节寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TMRH	R	0x19	TMR29	TMR28	TMR19	TMR18	PWM2 DUTY9	PWM2 DUTY8	PWM1 DUTY9	PWM1 DUTY8
读/写属性			读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	X	X	X	X	X	X

**TMR29~8:** 定时器 2 高 2 位。写这 2 位将覆写定时器 2 第 9 位与第 8 位重载值。

读取这 2 位将得到定时器 2 第 9 位与第 8 位目前计数值。

**TMR19~8:** 定时器 1 高 2 位。写这 2 位将覆写定时器 1 第 9 位与第 8 位重载值。

读取这 2 位将得到定时器 1 第 9 位与第 8 位目前计数值。

**PWM2DUTY9~8:** PWM2 占空比高 2 位。

**PWM1DUTY9~8:** PWM1 占空比高 2 位。

#### 4.1.25 ANAEN (比较器使能寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
ANAEN	R	0x1A	CMPEN	-	-	-	-	-	-	-
读/写属性			读/写	-	-	-	-	-	-	-
初始值			0	X	X	X	X	X	X	X

**CMPEN:** 开启/关闭 电压比较器。

CMPEN=1 时, 开启电压比较器。

CMPEN=0 时, 关闭电压比较器。

#### 4.1.26 RFC (电阻频率转换控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
RFC	R	0x1B	RFCEN	-	-	-	PSEL[3:0]			
读/写属性			读/写	-	-	-	读/写			
初始值			0	X	X	X	0			

**RFCEN:** 关闭/开启RFC。

RFCEN=1, 开启RFC。

RFCEN=0, 关闭RFC。

**PSEL[3:0]:** 选择RFC输入引脚。

PSEL[3:0]	RFC PAD
0000	PA0
0001	PA1
0010	PA2
0011	PA3
0100	PA4
0101	PA5
0110	PA6
0111	PA7
1000	PB0
1001	PB1
1010	PB2

1011	PB3
1100	PB4
1101	PB5

**表 3 选择 RFC 输入引脚**

#### 4.1.27 TM3RH (定时器 3 高字节寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TM3RH	R	0x1C	-	-	TMR39	TMR38	PWM4D9	PWM4D8	PWM3D9	PWM3D8
读/写属性			读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			0	X	X	X	X	X	X	X

**TMR39~8:** 定时器 3 高 2 位。写这 2 位将覆写定时器 3 第 9 位与第 8 位重载值。

读取这 2 位将得到定时器 3 第 9 位与第 8 位目前计数值。

**PWM4DUTY9~8:** PWM4 占空比高 2 位。

**PWM3DUTY9~8:** PWM3 占空比高 2 位。

#### 4.1.28 INTE2 (第 2 中断屏蔽寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTE2	R	0x1F	-	-	-	T3IF	-	-	-	T3IE
读/写属性			-	-	-	读/写	-	-	-	读/写
初始值			-	-	-	0	-	-	-	0

**T3IF:** 定时器 3 下溢中断标志位。

T3IF=1 时, 发生定时器 3 下溢中断。

T3IF必须由程序清零。

**T3IE:** 定时器 3 下溢 (underflow) 中断使能位。

T3IE=1 时, 开启定时器 3 下溢中断。

T3IE=0 时, 关闭定时器 3 下溢中断。

#### 4.2 T0MD (定时器 0 控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T0MD	-	-	LCKTM0	GP6	T0CS	T0CE	PS0WDT	PS0SEL[2:0]		
读/写属性			读/写							
初始值(note*)			0	0	1	1	1	111		

**PS0SEL[2:0]:** 选择预分频器 0 的预分频比 (Dividing Rate)。预分频器 0 根据PS0WDT控制位决定分配给定时器 0 或WDT。当预分频器 0 被分配给WDT, 预分频比取决于选择哪种计数机制 (WDT复位或WDT 中断)。

PS0SEL[2:0]	预分频比选项		
	PS0WDT=0 (定时器 0)	PS0WDT=1 (WDT复位)	PS0WDT=1 (WDT中断)
000	1:2	1:1	1:2
001	1:4	1:2	1:4
010	1:8	1:4	1:8
011	1:16	1:8	1:16
100	1:32	1:16	1:32
101	1:64	1:32	1:64
110	1:128	1:64	1:128
111	1:256	1:128	1:256

表 4-1 预分频器 0 的预分频比选项

**PS0WDT:** 预分频器 0 分配选择。

PS0WDT=1 时, 预分频器 0 被分配到WDT。

PS0WDT=0 时, 预分频器 0 被分配到定时器 0。

**注意:** 在使能看门狗或定时器中断前, 要先设定PS0WDT和PS0SEL[2:0], 否则复位或中断可能导致错误触发。

**T0CE:** 定时器 0 外部时钟源触发沿选择。

T0CE=1 时, 上升沿时定时器 0 加一。

T0CE=0 时, 下降沿时定时器 0 加一。

**注意:** T0CE应用在外部 EX\_CKIO 脚作为定时器 0 时钟源。

**T0CS:** 定时器 0 时钟源选择。

T0CS=1 时, 选择EX\_CKIO 脚或低频振荡I\_LRC/E\_LXT。

T0CS=0 时, 选择指令时钟FINST。

**GP6:** 通用读写器寄存器位。

**LCKTM0:** 当T0CS=1 时, 定时器 0 可被随意选择作为低频振荡器。

T0CS=0 时, 指令时钟FINST被选作定时器 0 时钟源。

T0CS=1 时, LCKTM0=0 时, 外部EX\_CKIO 脚被选择当作定时器 0 时钟源。

T0CS=1 时, LCKTM0=1 时, 低频振荡I\_LRC/E\_LXT为定时器 0 时钟源。

低频振荡输出代替引脚EX\_CKIO 作为定时器 0 时钟源。

**注意:** 有关定时器 0 时钟源选择的详细说明, 请参考定时器 0 章节。

## 4.3 F-page 特殊功能寄存器

### 4.3.1 IOSTA (PortA I/O 控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
IOSTA	F	0x5	IOPA7	IOPA6	IOPA5	IOPA4	IOPA3	IOPA2	IOPA1	IOPA0
读/写属性			读/写							
初始值			1	1	1	1	1	1	1	1

**IOPAx:** P<sub>x</sub> I/O模式选择,  $0 \leq x \leq 7$ 。

IOPAx=1 时, P<sub>x</sub>设为输入口。

IOPAx=0 时, P<sub>x</sub>设为输出口。

### 4.3.2 IOSTB (PortB I/O 控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
IOSTB	F	0x6	-	-	IOPB5	IOPB4	IOPB3	IOPB2	IOPB1	IOPB0
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	1	1	1	1	1	1

**IOPBx:** PB<sub>x</sub> I/O模式选择,  $0 \leq x \leq 5$ 。

IOPBx=1 时, PB<sub>x</sub>设为输入口。

IOPBx=0 时, PB<sub>x</sub>设为输出口。

### 4.3.3 APHCON (PortA 上拉电阻控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
APHCON	F	0x9	/PHPA7	/PHPA6	/PHPA5	/PHPA4	/PHPA3	/PHPA2	/PHPA1	/PHPA0
读/写属性			读/写							
初始值			1	1	1	1	1	1	1	1

**/PHPAx:** 开启/关闭 P<sub>x</sub>上拉电阻,  $x=0\sim4, 6\sim7$ 。

/PHPAx=1 时, 关闭 P<sub>x</sub>上拉电阻。

/PHPAx=0 时, 开启 P<sub>x</sub>上拉电阻。

**/PLPA5:** 开启/关闭 PA5 下拉电阻。

/PLPA5=1 时, 关闭 PA5 下拉电阻。

/PLPA5=0 时, 开启 PA5 下拉电阻。

**注意:** PA6 与 PA7 作为晶振引脚时应关闭内置上拉电阻。

### 4.3.4 PS0CV (预分频器 0 寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PS0CV	F	0xA	PS0CV[7:0]							

读/写属性	R							
初始值	1	1	1	1	1	1	1	1

读取PSOCV时，会得到预分频器 0 寄存器的目前计数值。

#### 4.3.5 BODCON (PortB 开漏控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
BODCON	F	0xC	-	-	ODPB5	ODPB4	ODPB3	ODPB2	ODPB1	ODPB0
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	0	0	0	0	0	0

**ODPBx**: 开启/关闭PBx的开漏,  $0 \leq x \leq 5$ 。

ODPBx=1 时, 开启PBx的开漏。

ODPBx=0 时, 关闭PBx的开漏。

#### 4.3.6 CMPCR (比较器控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CMPCR	F	0xE	PS3	PS2	PS1	PS0	VS3	VS2	VS1	VS0
读/写属性			读/写							
初始值			X	X	0	0	0	0	0	0

**VS[3:0], PS[3:0]**: 当VS[3:0]=0 时, 为P2P模式。VS[3:0]不为 0 时为P2V模式。

NY8B062E 当比较器处于P2V模式时, VS[3:0]从 15 个参考电压中选择一个作为比较器的负输入源。PS[3:0]确定 11 个引脚中的一个作为比较器的正输入源。

当比较器处于P2P模式时, VS[3:0]为固定 0, PS[3:0]从 4 个组合中选择 2 个脚位作为比较器的负输入源和正输入源。有关P2P模式的详细信息, 请参阅功能描述比较器部分。

VS[3:0]	比较器参考电压	PS[3:0]	选择引脚
0000	P2P mode	0000	PA0
0001	1 / 16 V <sub>DD</sub>	0001	PA1
0010	2 / 16 V <sub>DD</sub>	0010	PA2
0011	3 / 16 V <sub>DD</sub>	0011	PA3
0100	4 / 16 V <sub>DD</sub>	0100	-
0101	5 / 16 V <sub>DD</sub>	0101	-
0110	6 / 16 V <sub>DD</sub>	0110	-
0111	7 / 16 V <sub>DD</sub>	0111	-
1000	8 / 16 V <sub>DD</sub>	1000	-
1001	9 / 16 V <sub>DD</sub>	1001	-
1010	10 / 16 V <sub>DD</sub>	1010	-
1011	11 / 16 V <sub>DD</sub>	1011	-
1100	12 / 16 V <sub>DD</sub>	1100	-
1101	13 / 16 V <sub>DD</sub>	1101	-

1110	14 / 16 V <sub>DD</sub>	1110	-
1111	15 / 16 V <sub>DD</sub>	1111	-

**表 4-2 P2V 模式**

PS[3:0]	比较器正输入源	比较器负输入源
0000	PA0	PA1
0001	PA1	PA0
0010	PA2	PA3
0011	PA3	PA2

**表 4-3 P2P 模式 (VS[3:0] = 4'b0000)**

#### 4.3.7 PCON1 (Power 控制寄存器 1)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PCON1	F	0xF	GIE	LVDOUT	GP5	LVDS2	LVDS1	LVDS0	GP1	T0EN
读/写属性			读/(1*)	R	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			0	X	1	1	1	1	0	1

**T0EN:** 开启/关闭定时器 0。

T0EN=1 时, 开启定时器 0。

T0EN=0 时, 关闭定时器 0。

**LVDS2~0:** 从 8 个LVD电压中选择一个

LVDS[2:0]	电压
000	2.0V
001	2.2V
010	2.4V
011	2.7V
100	3.0V
101	3.3V
110	3.6V
111	4.3V

**表 4-4 LVD 电压选择**

**LVDOUT:** 低电压检测输出, 只读。

**GIE:** 开启/关闭总中断屏蔽位。

GIE=1 时, 开启总中断。

GIE=0 时, 关闭总中断。

**GP5, GP1:** 通用寄存器数据位。

(1\*): 由指令 ENI 设置 1、指令 DISI 清除、指令 IOSTR 所读取。

## 4.4 S-page 特殊功能寄存器

### 4.4.1 TMR1 (定时器 1 寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TMR1	S	0x0	TMR1[7:0]							
读/写属性			读/写							
初始值			XXXXXXXX							

当读取TMR1 寄存器时，会得到 10 位定时器 1 中的低字节目前计数值。写TMR1 时，会将TMRH[5:4]和TMR1[9:0]一起写到定时器 1 重载寄存器中。

### 4.4.2 T1CR1 (定时器 1 控制寄存器 1)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T1CR1	S	0x1	PWM1OEN	PWM1OAL	-	-	-	T1OS	T1RL	T1EN
读/写属性			读/写	读/写	-	-	-	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	X	X	X	0	0	0

此寄存器用于配置定时器 1 功能。

**T1EN:** 开启/关闭定时器 1。

T1EN=1 时，开启定时器 1。

T1EN=0 时，关闭定时器 1。

**T1RL:** 当连续模式被选择 (T1OS=0)，选择定时器 1 下数方式。

T1RL=1 时，当下溢发生，定时器 1 初始值从TMR1[9:0]寄存器被重新加载。

T1RL=0 时，当下溢发生，定时器 1 继续从 0x3FF下数。

**T1OS:** 当下溢发生，设置定时器 1 操作模式。

T1OS=1 时，单次计数模式 (One-Shot mode)。定时器 1 会从初始值到 0x00 计数一次。

T1OS=0 时，连续计数模式 (Non-Stop mode)。下溢后，定时器 1 会持续下数。

T1OS	T1RL	定时器 1 计数选项
0	0	定时器 1 从 0x3FF 下数到 0x00。 当下溢发生，0x3FF 被重载至定时器 1 并继续下数。
0	1	定时器 1 从重载的数值下数到 0x00。 当下溢发生，定时器 1 从 TMR1[9:0]重新载入数值并继续下数。
1	x	定时器 1 从初始值下数到 0x00。 当下溢发生，定时器 1 停止下数。

表 4-5 定时器 1 功能

**PWM1OAL:** 定义PWM1 输出有效状态。

PWM1OAL=1 时，PWM1 为低电平有效位输出。

PWM1OAL=0 时，PWM1 为高电平有效位输出。

**PWM1OEN:** 开启/关闭PWM1 输出。

PWM1OEN=1, PB3 输出PWM1。

PWM1OEN=0, PB3 为GPIO。

#### 4.4.3 T1CR2 (定时器 1 控制寄存器 2)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T1CR2	S	0x2	-	-	T1CS	T1CS	/PS1EN	PS1SEL[2:0]		
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	1	1	1	1	1	1

这个寄存器用于配置 Timer1 功能。

**PS1SEL[2:0]:** 预分频器 1 预分频比选项。

PS1SEL[2:0]	预分频比选项
000	1:2
001	1:4
010	1:8
011	1:16
100	1:32
101	1:64
110	1:128
111	1:256

表 4-6 预分频器 1 预分频比选项

**注意:** 在 PS1EN=1 前须先设定 PS1SEL[2:0], 否则可能会误发生中断。

**/PS1EN:** 关闭/开启预除器 1。

/PS1EN=1 时, 关闭预分频器 1。

/PS1EN=0 时, 开启预分频器 1。

**T1CE:** 定时器 1 外部时钟触发沿选项。

T1CE=1 时, EX\_CK10 脚下降沿时定时器 1 减一。

T1CE=0 时, EX\_CK10 脚上升沿时定时器 1 减一。

**T1CS:** 定时器 1 时钟源选项。

T1CS=1 时, 选择 EX\_CK10 脚作为外部时钟输入。

T1CS=0 时, 选择指令时钟 FINST。

#### 4.4.4 PWM1DUTY (PWM1 占空比寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM1DUTY	S	0x3	PWM1DUTY[7:0]							
读/写属性			写							

初始值	XXXXXXXX
-----	----------

定时器 1 重新加载的数值储存在 TMRH[5:4]与 TMR1[7:0]寄存器，以用来定义 PWM1 帧率，TMRH[1:0]与 PWM1DUTY[7:0]寄存器用于定义 PWM1 的占空比。

#### 4.4.5 PS1CV（预分频器 1 寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PS1CV	S	0x4	PS1CV[7:0]							
读/写属性			读							
初始值			1	1	1	1	1	1	1	1

读取 PS1CV 时，将会得到预分频器 1 的目前数值。

#### 4.4.6 BZ1CR（蜂鸣器 1 控制寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
BZ1CR	S	0x5	BZ1EN	-	-	-	BZ1FSEL[3:0]			
读/写属性			-	-	-	-	W			
初始值			0	X	X	X	1	1	1	1

**BZ1FSEL[3:0]**: BZ1 输出频率选项。

BZ1FSEL[3:0]	BZ1 频率选项	
	时钟源	预分频比
0000	预分频器 1 输出	1:2
0001		1:4
0010		1:8
0011		1:16
0100		1:32
0101		1:64
0110		1:128
0111		1:256
1000	定时器 1 输出	定时器 1 bit 0
1001		定时器 1 bit 1
1010		定时器 1 bit 2
1011		定时器 1 bit 3
1100		定时器 1 bit 4
1101		定时器 1 bit 5
1110		定时器 1 bit 6
1111		定时器 1 bit 7

表 4-7 蜂鸣器 BZ1 输出频率选项

**BZ1EN**: 开启/关闭蜂鸣器 1 输出。

BZ1EN=1 时，开启蜂鸣器 1。

BZ1EN=0 时，关闭蜂鸣器 1。

#### 4.4.7 IRCR (IR 控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
IRCR	S	0x6	IROSC358M	-	-	-	-	IRCSEL	IRF57K	IREN
读/写属性			写	-	-	-	-	写	写	写
初始值			0	X	X	X	X	0	0	0

**IREN:** 开启/关闭 IR 载波输出。

IREN=1 时, 开启 IR 载波输出。

IREN=0 时, 关闭 IR 载波输出。

**IRF57K:** IR 载波频率选择。

IRF57K=1 时, IR 载波频率是 57KHz。

IRF57K=0 时, IR 载波频率是 38KHz。

**IRCSEL:** IR 载波极性选择。

IRCSEL=0 且 I/O 脚数据是 1 时, IR 载波会被产生。

IRCSEL=1 且 I/O 脚数据是 0 时, IR 载波会被产生。

**IROSC358M:** 选择使用的外部晶振频率类型。

若选择 I\_HRC 此位将被忽略。

IROSC358M=1, 外部晶振频率请用 3.58MHz。

IROSC358M=0, 外部晶振频率请用 455KHz。

**注意:**

1. 仅有高速振荡时钟  $F_{Hosc}$  (详见章节 3.17) 可以当作 IR 时钟源。
2. 不同振荡类型的分频比。

OSC. Type	57KHz	38KHz	条件
High IRC(4MHz)	4	6	HIRC 模式 (不论系统时钟频率是多少, IR 模块的输入时钟都设定为 4MHz)
Xtal 3.58MHz	4	6	E_XT 模式 & IROSC358M=1
Xtal 455KHz	8	2	E_XT 模式 & IROSC358M=0

表 4-8 不同振荡类型的分频比

#### 4.4.8 TBHP (表格指针高字节寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TBHP	S	0x7	-	-	-	-	-	IRCSEL	IRF57K	IREN
读/写属性			-	-	-	-	-	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	X	X	X	X	X	X

当指令 CALLA、GOTOA 或 TABLEA 被执行时, 程序计数器寄存器会指向欲寻址的 11 位 ROM 地址, 此目标地址是由 TBHP[2:0]与 ACC 组成。ACC 是 PC[10:0]的低字节, TBHP[2:0]是 PC[10:0]的高字节。

#### 4.4.9 TBHD（表格数据高字节寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TBHD	S	0x8	-	-	TBHD5	TBHD4	TBHD5	TBHD2	TBHD1	TBHD0
读/写属性			-	-	读	读	读	读	读	读
初始值			X	X	X	X	X	X	X	X

当指令 CALLA、GOTOA 或 TABLEA 被执行时，程序计数寄存器会指向欲寻址的 11 位 ROM 地址，此目标地址是由 TBHP[2:0]与 ACC 组成。ACC 是 PC[10:0]的低字节，TBHP[2:0]是 PC[10:0]的高字节。

#### 4.4.10 TMR2（定时器 2 寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TMR2	S	0x9	TMR2[7:0]							
读/写属性			读/写							
初始值			XXXXXXXX							

当读取 TMR2 寄存器时，会得到 10 位定时器 2 中的低字节目前计数值。写 TMR2 时，会将 TMRH[7:6]和 TMR2[7:0]一起写到定时器 2 重载寄存器中。

#### 4.4.11 T2CR1（定时器 2 控制寄存器 1）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T2CR1	S	0xA	PWM2OEN	PWM2OAL	-	-	-	T2OS	T2RL	T2EN
读/写属性			读/写	读/写	-	-	-	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	X	X	X	0	0	0

此寄存器用于配置定时器 2 功能。

**T2EN:** 开启/关闭定时器 2。

T2EN=1 时，开启定时器 2。

T2EN=0 时，关闭定时器 2。

**T2RL:** 当连续模式被选择 (T2OS=0)，选择定时器 2 下数方式。

T2RL=1 时，当下溢发生，定时器 2 初始值从 TMR2[9:0]寄存器被重新加载。

T2RL=0 时，当下溢发生，定时器 2 继续从 0x3FF 下数。

**T2OS:** 当下溢发生，设置定时器 2 操作模式。

T2OS=1 时，单次计数模式 (One-Shot mode)。定时器 2 会从初始值到 0x00 计数一次。

T2OS=0 时，连续计数模式 (Non-Stop mode)。下溢后，定时器 2 会持续下数。

T2OS	T2RL	定时器 2 计数选项
0	0	定时器 2 从 0x3FF 下数到 0x00。 当下溢发生，0x3FF 被重载至定时器 2 并继续下数。
0	1	定时器 2 从重载的数值下数到 0x00。 当下溢发生，定时器 2 从 TMR2[9:0]重新载入数值并继续下数。
1	x	定时器 2 从初始值下数到 0x00。

当下溢发生，定时器 2 停止下数。

**表 4-9 定时器 2 功能**

**PWM2OAL:** 定义 PWM2 输出有效状态。

PWM2OAL=1 时，PWM2 为低电平有效位输出。

PWM2OAL=0 时，PWM2 为高电平有效位输出。

**PWM2OEN:** 开启/关闭 PWM2 输出。

PWM2OEN=1，PB2 输出 PWM2。

PWM2OEN=0，PB2 为 GPIO。

#### 4.4.12 T2CR2 (定时器 2 控制寄存器 2)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T2CR2	S	0xB	-	-	T2CS	T2CE	/PS2EN	PS2SEL[2:0]		
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	1	1	1	1	1	1

该寄存器用于配置定时器 2 功能。

**PS2SEL[2:0]:** 预分频器 2 预分频比选项。

PS2SEL[2:0]	预分频比选项
000	1:2
001	1:4
010	1:8
011	1:16
100	1:32
101	1:64
110	1:128
111	1:256

**表 4-10 预分频器 2 预分频比选项**

**注意:** 在 **PS2EN=1** 前须先设定 **PS2SEL[2:0]**，否则可能会误发生中断。

**/PS2EN:** 关闭/开启预除器 2。

/PS2EN=1 时，关闭预分频器 2。

/PS2EN=0 时，开启预分频器 2。

**T2CE:** 定时器 2 外部时钟触发沿选项。

T2CE=1 时，EX\_CK11 脚下降沿时定时器 2 减一。

T2CE=0 时，EX\_CK11 脚上升沿时定时器 2 减一。

**T2CS:** 定时器 2 时钟源选项。

T2CS=1 时，选择 EX\_CK11 脚作为外部时钟输入。

T2CS=0 时，选择指令时钟 FINST。

#### 4.4.13 PWM2DUTY (PWM2 占空比寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM2DUTY	S	0xC	PWM2DUTY[7:0]							
读/写属性			写							
初始值			XXXXXXXX							

定时器 2 重新加载的数值储存在 TMRH[7:6]与 TMR2[7:0]寄存器，以用来定义 PWM2 帧率，TMRH[3:2]与 PWM2DUTY[7:0]寄存器用于定义 PWM2 的占空比。

#### 4.4.14 PS2CV (预分频器 2 寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PS2CV	S	0xD	PS2CV[7:0]							
读/写属性			读							
初始值			1	1	1	1	1	1	1	1

读取 PS2CV 时，将会得到预分频器 2 的目前数值。

#### 4.4.15 BZ2CR (蜂鸣器 2 控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T2CR2	S	0xB	BZ2EN	-	-	-	BZ2FSEL[3:0]			
读/写属性			W	-	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			0	X	X	X	1	1	1	1

**BZ2FSEL[3:0]:** BZ2 输出频率选项。

BZ2FSEL[3:0]	BZ2 频率选项	
	时钟源	预分频比
0000	预分频器 2 输出	1:2
0001		1:4
0010		1:8
0011		1:16
0100		1:32
0101		1:64
0110		1:128
0111		1:256
1000	定时器 2 输出	定时器 2 bit 0
1001		定时器 2 bit 1
1010		定时器 2 bit 2
1011		定时器 2 bit 3
1100		定时器 2 bit 4
1101		定时器 2 bit 5
1110		定时器 2 bit 6

1111	定时器 2 bit 7
------	-------------

**表 4-11 蜂鸣器 BZ2 输出频率选项**

**BZ2EN:** 开启/关闭蜂鸣器 2 输出。

BZ2EN=1 时, 开启蜂鸣器 2。

BZ2EN=0 时, 关闭蜂鸣器 2。

#### 4.4.16 OSCCR (振荡器控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
OSCCR	S	0xF	CMPOUT	CMPOE	CMPIF	CMPIE	OPMD[1:0]		STPHOSC	STPHOSC
读/写属性			R	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	0	0	0	00		0	1

**SELHOSC:** 系统振荡器选择 ( $F_{osc}$ )。

SELHOSC=1 时,  $F_{osc}$  是高频率振荡器 ( $F_{Hosc}$ )。

SELHOSC=0 时,  $F_{osc}$  是低频率振荡器 ( $F_{Losc}$ )。

**STPHOSC:** 关闭/开启高频率振荡器 ( $F_{Hosc}$ )。

STPHOSC=1 时,  $F_{Hosc}$  会停止振荡并被关闭。

STPHOSC=0 时,  $F_{Hosc}$  保持振荡。

**OPMD[1:0]:** 选择操作模式。

OPMD[1:0]	操作模式
00	正常模式
01	睡眠模式
10	待机模式
11	保留

**表 4-12 选择 OPMD[1:0]的操作模式**

**CMPIE:** 比较器中断使能位。

CMPIE=1 时, 开启比较器中断。

CMPIE=0 时, 关闭比较器中断。

**CMPIF:** 比较器输出翻转中断标志位。

CMPIF=1, 发生比较器输出翻转中断。

CMPIF 必须由程序清零。

**CMPOE:** 开启/关闭比较器输出到 PB3 引脚。

CMPOE=1 时, 开启比较器输出到 PB3 引脚。

CMPOE=0 时, 关闭比较器输出到 PB3 引脚。

**注意:** 比较器输出到 **PB3** 引脚优先于 **PWM1/BUZZER1**。

**CMPOUT:** 比较器输出状态位。

**注意：STPHOSC 不能与 SELHOSC 或 OPMD 同时更改。在 SELHOSC=1 时，STPHOSC 不能与 OPMD 同时更改。**

#### 4.4.17 TMR3（定时器 3 寄存器）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TMR3	S	0x10	CMPOUT	TMR3[7:0]						
读/写属性				读/写						
初始值				XXXXXXXX						

当读取 TMR3 寄存器时，会得到 10 位定时器 3 中的低字节目前计数值。写 TMR3 时，会将 TM3RH[5:4]和 TMR3[7:0]一起写到定时器 3 重载寄存器中。

#### 4.4.18 T3CR1（定时器 3 控制寄存器 1）

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T3CR1	S	0x11	PWM3OEN	PWM3OAL	-	-	-	T3OS	T3RL	T3EN
读/写属性			读/写	读/写	-	-	-	读/写	读/写	读/写
初始值			0	0	X	X	X	0	0	0

此寄存器用于配置定时器 3 功能。

**T3EN**：开启/关闭定时器 3。

T3EN=1 时，开启定时器 3。

T3EN=0 时，关闭定时器 3。

**T3RL**：当连续模式被选择（T3OS=0），选择定时器 3 下数方式。

T3RL=1 时，当下溢发生，定时器 3 初始值从 TMR3[9:0]寄存器被重新加载。

T3RL=0 时，当下溢发生，定时器 3 继续从 0x3FF 下数。

**T3OS**：当下溢发生，设置定时器 3 操作模式。

T3OS=1 时，单次计数模式（One-Shot mode）。定时器 3 会从初始值到 0x00 计数一次。

T3OS=0 时，连续计数模式（Non-Stop mode）。下溢后，定时器 3 会持续下数。

T3OS	T3RL	定时器 3 计数选项
0	0	定时器 3 从 0x3FF 下数到 0x00。 当下溢发生，0x3FF 被重载至定时器 3 并继续下数。
0	1	定时器 3 从重载的数值下数到 0x00。 当下溢发生，定时器 3 从 TMR3[9:0]重新载入数值并继续下数。
1	x	定时器 3 从初始值下数到 0x00。 当下溢发生，定时器 3 停止下数。

表 4-13 定时器 3 功能

**PWM3OAL**：定义 PWM3 输出有效状态。

PWM3OAL=1 时, PWM3 为低电平有效位输出。

PWM3OAL=0 时, PWM3 为高电平有效位输出。

**PWM3OEN:** 开启/关闭 PWM3 输出。

PWM3OEN=1, PA2 输出 PWM3。

PWM3OEN=0, PA2 为 GPIO。

#### 4.4.19 T3CR2 (定时器 3 控制寄存器 2)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
T3CR2	S	0x12	-	-	T3CS	T3CE	/PS3EN	PS3SEL[2:0]		
读/写属性			-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
初始值			X	X	1	1	1	1	1	1

该寄存器用于配置定时器 3 功能。

**PS3SEL[2:0]:** 预分频器 3 预分频比选项。

PS3SEL[2:0]	预分频比选项
000	1:2
001	1:4
010	1:8
011	1:16
100	1:32
101	1:64
110	1:128
111	1:256

表 4-13 预分频器 3 预分频比选项

**注意:** 在 PS3EN=1 前须先设定 PS3SEL[2:0], 否则可能会误发生中断。

**/PS3EN:** 关闭/开启预除器 3。

/PS3EN=1 时, 关闭预分频器 3。

/PS3EN=0 时, 开启预分频器 3。

**T3CE:** 定时器 3 外部时钟触发沿选项。

T3CE=1 时, EX\_CK11 脚下降沿时定时器 3 减一。

T3CE=0 时, EX\_CK11 脚上升沿时定时器 3 减一。

**T3CS:** 定时器 3 时钟源选项。

T3CS=1 时, 选择 EX\_CK11 脚作为外部时钟输入。

T3CS=0 时, 选择指令时钟 F<sub>INST</sub>。

#### 4.4.20 PWM3DUTY (PWM3 占空比寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM3DUTY	S	0x13	PWM3DUTY[7:0]							
读/写属性			写							
初始值			XXXXXXXX							

定时器 3 重新加载的数值储存在 TM3RH[5:4]与 TMR3[7:0]寄存器，以用来定义 PWM3 帧率，TM3RH[1:0]与 PWM3DUTY[7:0]寄存器用于定义 PWM3 的占空比。

#### 4.4.21 PS3CV (预分频器 3 寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PS3CV	S	0x14	PS3CV[7:0]							
读/写属性			读							
初始值			1	1	1	1	1	1	1	1

读取 PS3CV 时，将会得到预分频器 3 的目前数值。

#### 4.4.22 BZ3CR (蜂鸣器 3 控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
BZ3CR	S	0x15	BZ3EN	-	-	-	PS3SEL[2:0]			
读/写属性			W	-	-	-	写			
初始值			0	X	X	X	1	1	1	1

**BZ3FSEL[3:0]**: BZ3 输出频率选项。

BZ3FSEL[3:0]	BZ3 频率选项	
	时钟源	预分频比
0000	预分频器 3 输出	1:2
0001		1:4
0010		1:8
0011		1:16
0100		1:32
0101		1:64
0110		1:128
0111		1:256
1000	定时器 3 输出	定时器 3 bit 0
1001		定时器 3 bit 1
1010		定时器 3 bit 2
1011		定时器 3 bit 3
1100		定时器 3 bit 4
1101		定时器 3 bit 5
1110		定时器 3 bit 6
1111		定时器 3 bit 7

**表 4-14 蜂鸣器 BZ3 输出频率选项**

BZ3EN: 开启/关闭蜂鸣器 3 输出。

BZ3EN=1 时, 开启蜂鸣器 3。

BZ3EN=0 时, 关闭蜂鸣器 3。

#### 4.4.23 P4CR1 (PWM4 控制寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P4CR1	S	0x16	PWM4OEN	PWM4OAL	-	-	-	-	-	-
读/写属性			读/写	读/写	-	-	-	-	-	-
初始值			0	0	X	X	X	X	X	X

**PWM4OAL:** 定义 PWM4 输出有效状态。

PWM4OAL=1 时, PWM4 为低电平有效位输出。

PWM4OAL=0 时, PWM4 为高电平有效位输出。

**PWM4OEN:** 开启/关闭 PWM4 输出。

PWM4OEN=1, PA3 或 PA7 输出 PWM4。

PWM4OEN=0, PA3 或 PA7 为 GPIO。

注意: PWM4 输出由 NYIDE 配置块设置定义。

#### 4.4.24 PWM4DUTY (PWM4 占空比寄存器)

名称	SFR类型	地址	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM4DUTY	S	0x18	PWM4DUTY[7:0]							
读/写属性			写							
初始值			XXXXXXXX							

用寄存器 TM3RH[5:4]和 TMR3[7:0]上存储的 10 位 Timer3 的重载值来定义 PWM4 的帧率, 用寄存器 TM3RH[3:2]和 PWM4DUTY[7:0]来定义 PWM4 的占空比。

## 4.5 I/O Port

NY8B062E 提供 14 个 I/O 口 (PA[7:0]和 PB[5:0]), 用户可以由寄存器 PORTA 和 PORTB 读写这些脚位。每个 I/O 脚位都有一个对应的寄存器控制位以定义该脚位是输入或输出口, 寄存器 IOSTA[7:0]定义 PA[7:0]为输入或输出口, 寄存器 IOSTB[5:0]定义 PB[5:0]为输入或输出口。

当一个 I/O 脚位被配置为输入口, 它可以由寄存器开启或关闭内部上拉/下拉电阻。寄存器 APHCON[7:6,4:0]用于开启或关闭 PA[7:6,4:0]的内部上拉电阻。寄存器 BPHCON[3:0]用于开启或关闭 PB[3:0]的内部上拉电阻。寄存器 ABPLCON[7:4]则是用于开启或关闭 PB[3:0]的内部下拉电阻。ABPLCON[3:0]则是用于开启或关闭 PA[3:0]的内部下拉电阻。APHCON[5]用于开启或关闭 PA[5]的内部下拉电阻。PCON[4] 用于开启或关闭 PA[5]的内部上拉电阻。

当 PortB 的一个 I/O 脚位被配置为输出口，可由寄存器开启或关闭开漏。寄存器 BODCON[5:0]决定 PB[5:0]是否开漏输出脚。

I/O 口功能摘要如下表：

功能		PA[3:0]	PA[7:6]&PA[4]	PA[5]	PB[3:0]	PB[5:4]
输入	上拉电阻	V	V	V	V	V
	下拉电阻	V	X	V	V	X
输出	开漏	X	X	总是	V	V

在 PA 和 PB 的每个 I/O 脚都有输入状态改变产生中断功能。寄存器 AWUCON[7:0]和 BWUCON[5:0]会使能或禁能任一 PA 和 PB 脚位的唤醒功能。只要 AWUCON 和 BWUCON 对应到的任一 PA 和 PB 脚位被置为 1 时，且在此输入脚位有状态改变时，寄存器 PABIF (INTF[1]) 就会被设为 1。如果寄存器 PABIE (INTE[1]) 与 GIE (PCON1[7]) 同时设定为 1，将发生中断要求并执行中断服务程序。

NY8B062E 提供 2 个外部中断，当寄存器 EIS0 (INTEDG[4]) 设定为 1，PB0 则被当作外部中断 0 的输入脚。当寄存器 EIS1 (INTEDG[5]) 设定为 1，PB1 则被当作外部中断 1 的输入脚。

注意：当 PB0 或 PB1 同时设定成输入状态改变触发脚与外部中断脚，外部中断有较高的优先权，而 PB0 或 PB1 输入状态改变触发脚则会被关闭，但其它输入状态改变触发脚不会被影响。

NY8B062E 提供红外线 IR 载波生成器。当 IREN=1 时，PB1 会输出 IR 载波。当 IREN=0 时，不产生 IR 载波。

由配置字节决定 PA5 可否当作外部复位输入 RSTb。当 PA5 为低电平时将导致 NY8B062E 发生复位。

当配置字节设置外置晶振 (E\_HXT, E\_XT 或 E\_LXT) 用于高速振荡时钟或低速振荡时钟时，PA6 当作晶振输入引脚 (Xin)，PA7 当作晶振输出引脚 (Xout)。

当配置字节设置 I\_HRC 或 I\_LRC 用于高速振荡时钟或低速振荡时钟时，用户可以在 PA7 输出指令时钟 FINST。

此外，当 T0MD T0CS=1 和 LCK\_TM0=0 时，PA4 可以是定时器 0 外部时钟源 EX\_CKIO。当 T1CS=1 时，PA4 为定时器 1 外部时钟源 EX\_CKIO。当 T2CS/T3CS=1 时，PA1 为 Timer2/Timer3 外部时钟源 EX\_CK11。

CMPOE=1 时，PB3 可作为比较器输出。如果 T1CR1[7] PWM1OEN=1，PB3 可以输出 PWM1。当 BZ1CR[7] BZ1EN=1 时，PB3 可作为 Buzzer1 输出。PB3 的输出优先级为比较器输出 > PWM1 输出 > Buzzer1 输出。

如果 T2CR1[7] PWM2OEN=1，PB2 可以输出 PWM2。当 BZ2CR[7] BZ2EN=1 时，PB2 可作为 Buzzer2 输出。PB2 的输出优先级为 PWM2 > Buzzer2。

当 IO 配置为输出口，每个引脚可在配置字节设置为一般灌电流 (19mA@VDD=3V)，大灌电流 (28mA@VDD=3V)。

如下表 4-15 所示。

配置字节	一般灌电流	大灌电流
PXcurrent	0	1

PXcsc	0	0
-------	---	---

表 4-15 灌电流模式选择 (X=A, B)

#### 4.5.1 IO 引脚结构框图

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

PULLDOWN\_EN: 开启内部下拉电阻。

VPEN: 开启为比较器正输入引脚。

VNEN: 开启为比较器负输入引脚。

CMPVP, CMPVN: 比较器正输入与负输入引脚。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

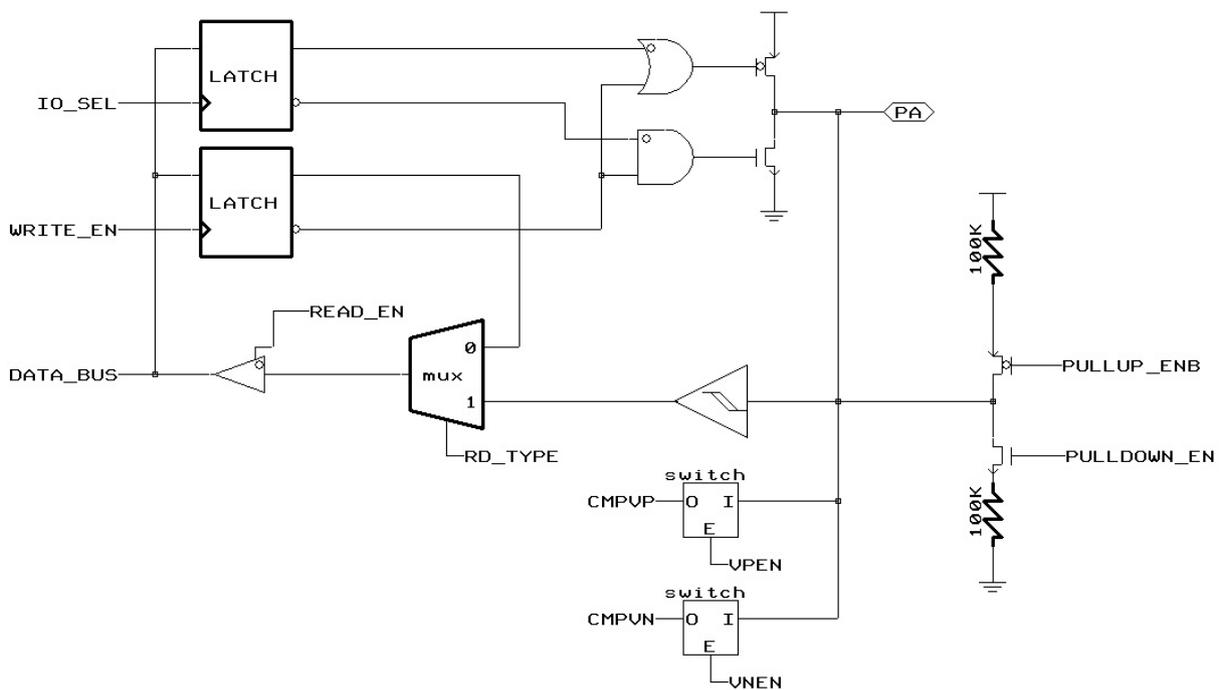


图 4-1 PA[3:2], PA0 引脚结构框图

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

PULLDOWN\_EN: 开启内部下拉电阻。

VPEN: 开启为比较器正输入引脚。

VNEN: 开启为比较器负输入引脚。

CMPVP, CMPVN: 比较器正输入与负输入引脚。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

EX\_CK11: Timer 2/3 外部时钟输入。

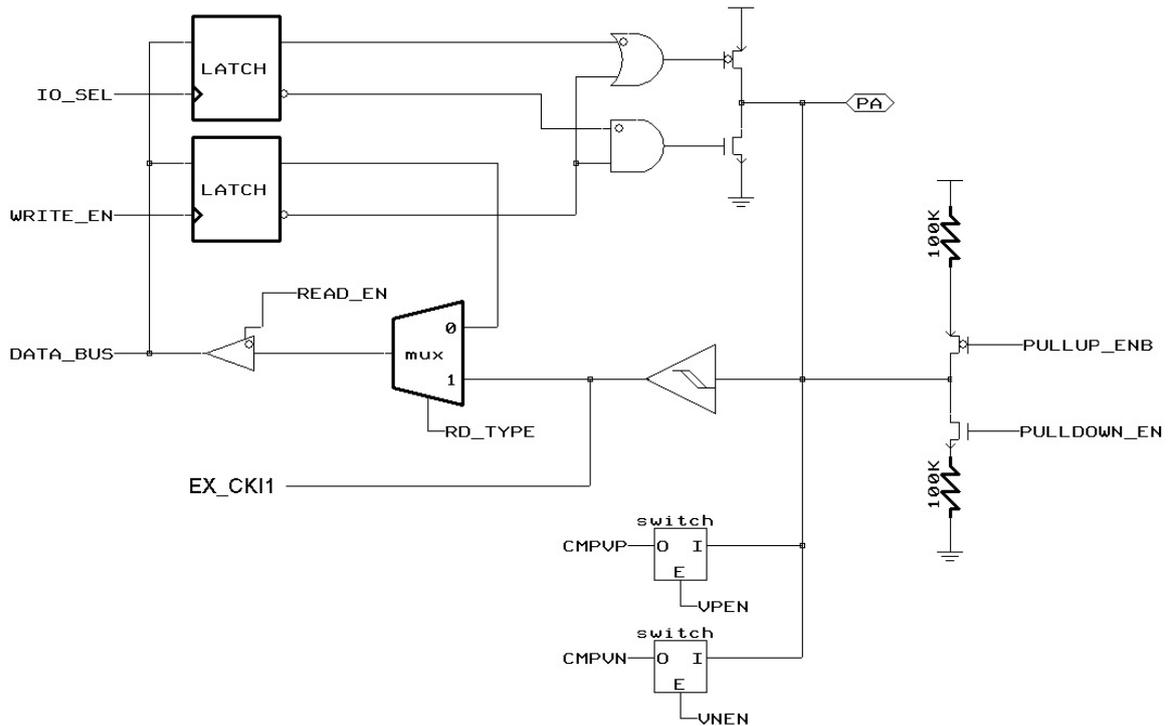


图 4-2 PA1 引脚结构框图

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

EX\_CK10: Timer0,1 外部时钟输入。

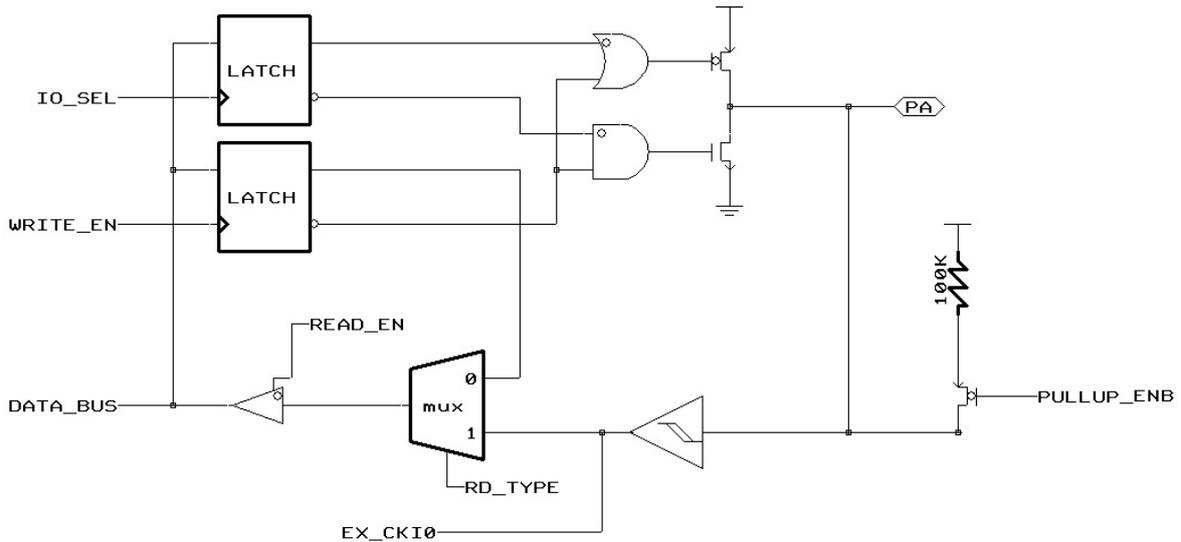


图 4-3 PA4 引脚结构框图

RSTPAD\_EN: 开启外部复位引脚。

RSTB\_IN: 复位引脚输入。

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

PULLDOWN\_EN: 开启内部下拉电阻。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

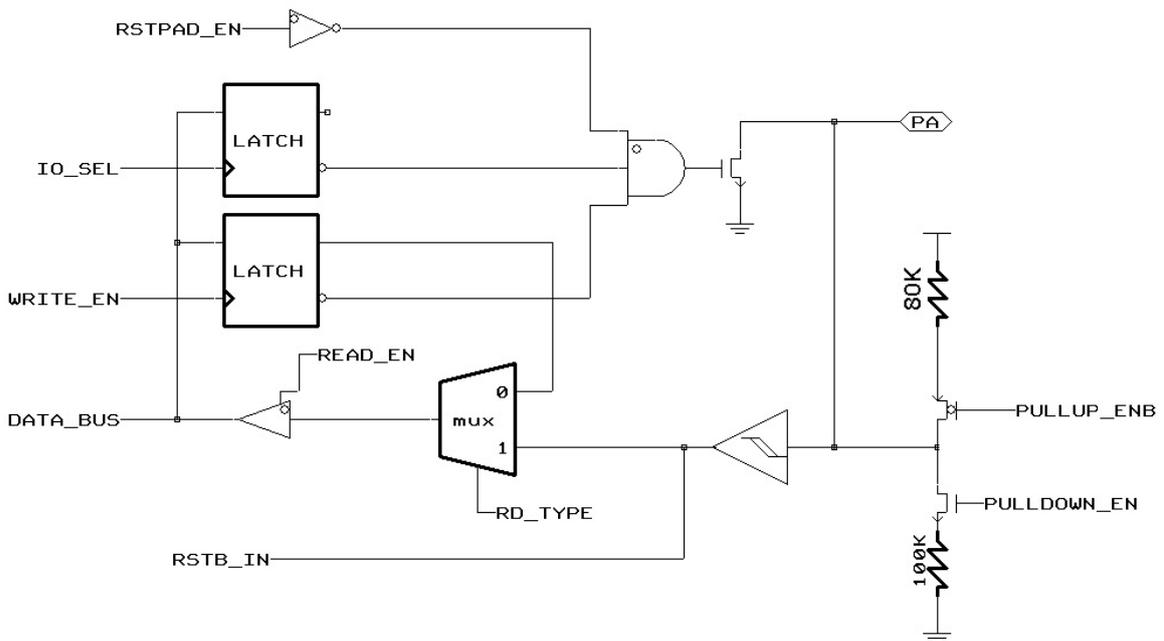


图 4-3 PA5 引脚结构框图

XTL\_EN: 开启外置晶振。

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

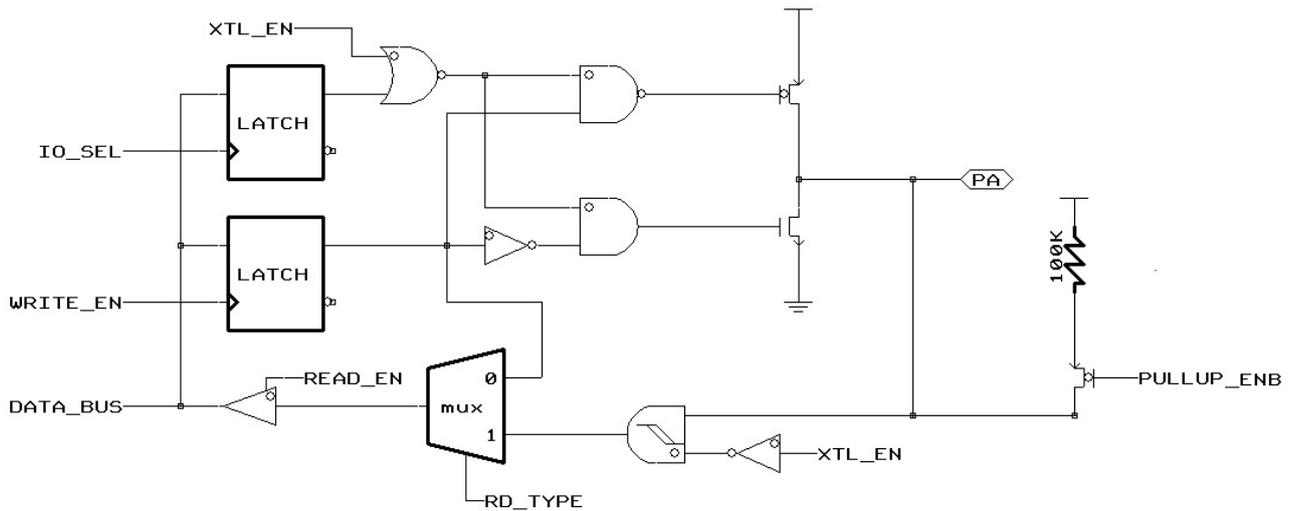


图 4-4 PA6, PA7 引脚结构框图

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

OD\_EN: 开启开漏。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

PULLDOWN\_EN: 开启内部下拉电阻。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

EIS0: 使能外部中断 0 功能。

INTEDG[1:0]: 选择外部中断 0 触发沿。

EX\_INT0: 外部中断 0 信号。

WUB: 使能 PB 唤醒功能。

SET\_PBIF: PB 唤醒标志。

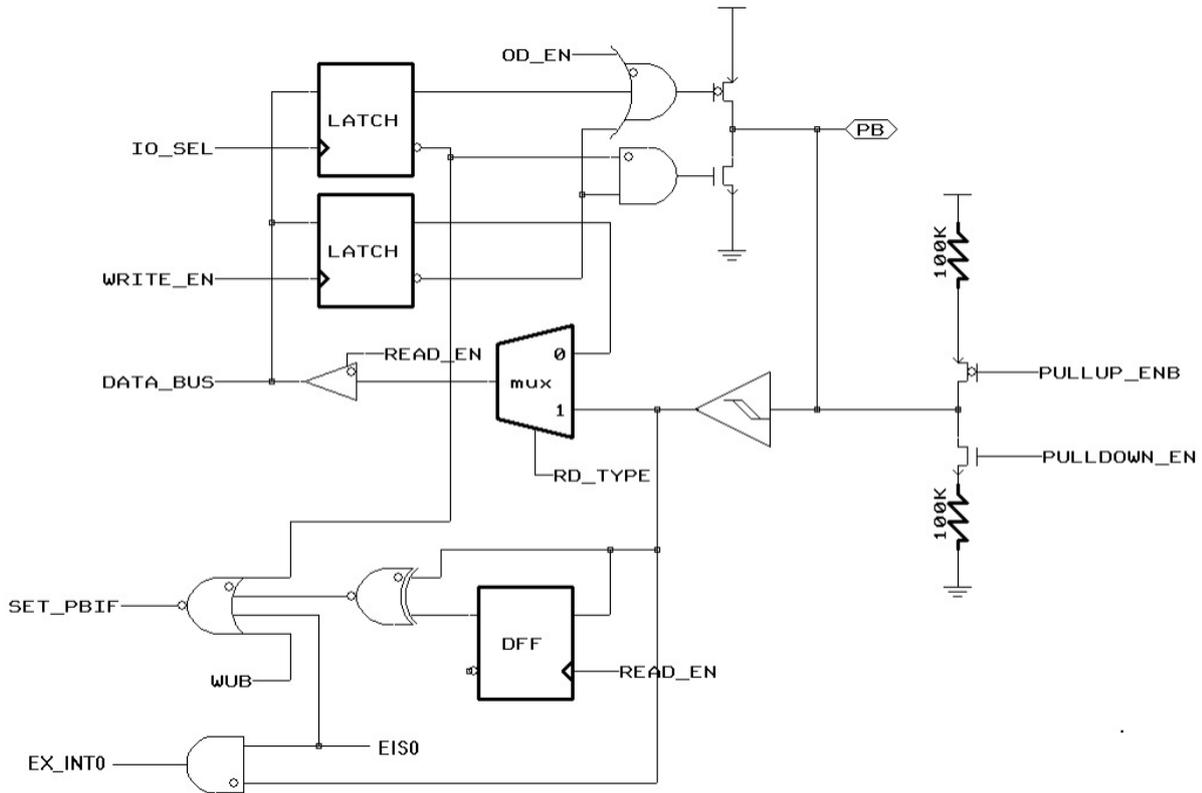


图 4-5 PB0 引脚结构框图

- IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。
- WRITE\_EN: 将数据写入引脚。
- READ\_EN: 读取引脚状态。
- OD\_EN: 开启开漏。
- PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。
- PULLDOWN\_EN: 开启内部下拉电阻。
- RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。
- EIS1: 使能外部中断 1 功能。
- INTEDG[3:2]: 选择外部中断 1 触发沿。
- EX\_INT1: 外部中断 1 信号。
- WUB: 使能 PB 唤醒功能。
- SET\_PBIF: PB 唤醒标志。

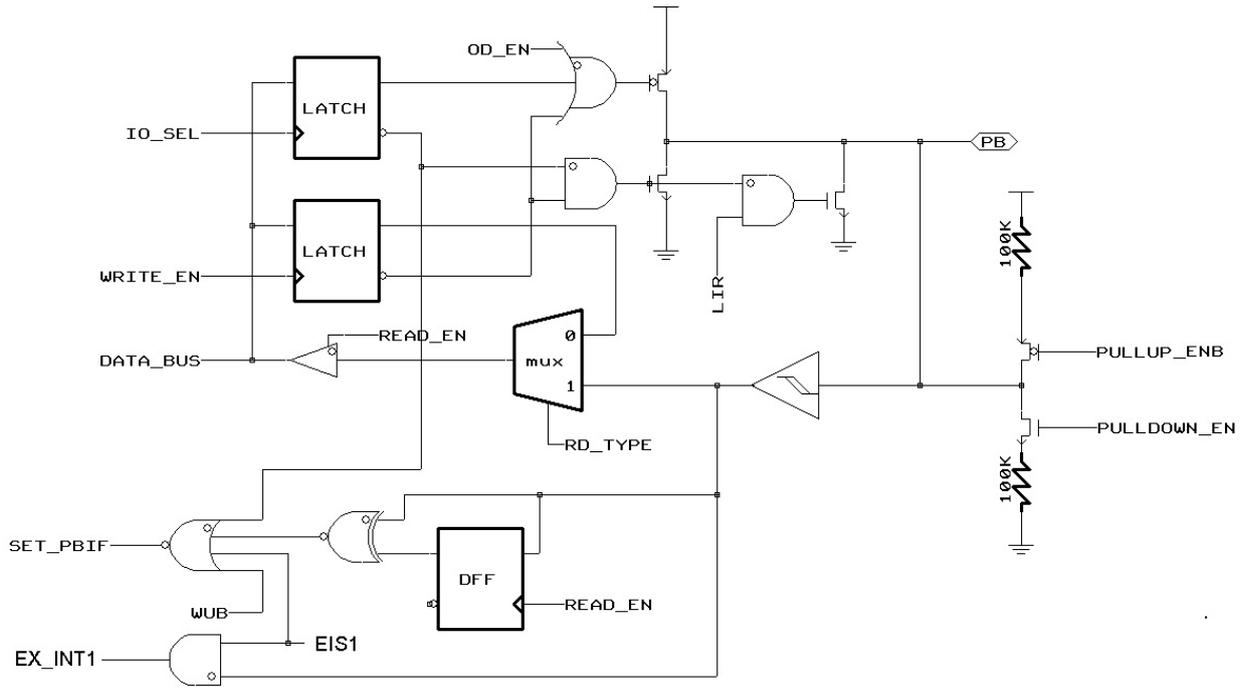


图 4-6 PB1 引脚结构框图

- IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。
- WRITE\_EN: 将数据写入引脚。
- READ\_EN: 读取引脚状态。
- OD\_EN: 开启开漏。
- PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。
- PULLDOWN\_EN: 开启内部下拉电阻。
- RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。
- WUB: 使能 PB 唤醒功能。
- SET\_PBIF: PB 唤醒标志。

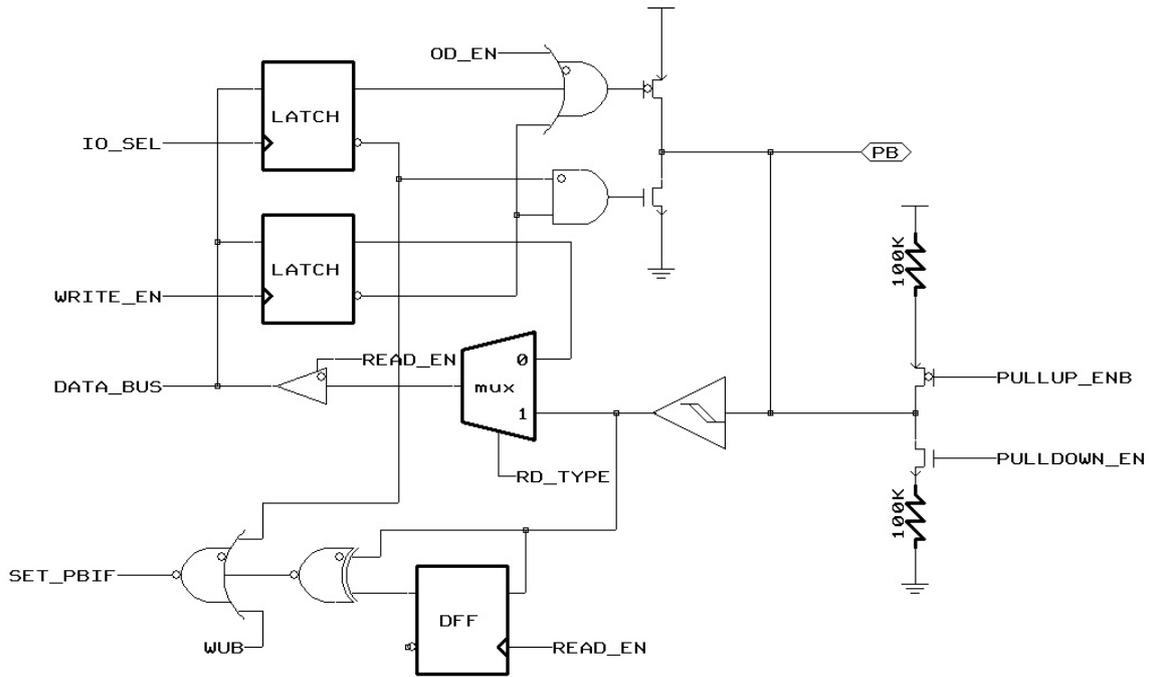


图 4-7 PB2 引脚结构框图

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

OD\_EN: 开启开漏。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

PULLDOWN\_EN: 开启内部下拉电阻。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

WUB: 使能 PB 唤醒功能。

SET\_PBIF: PB 唤醒标志。

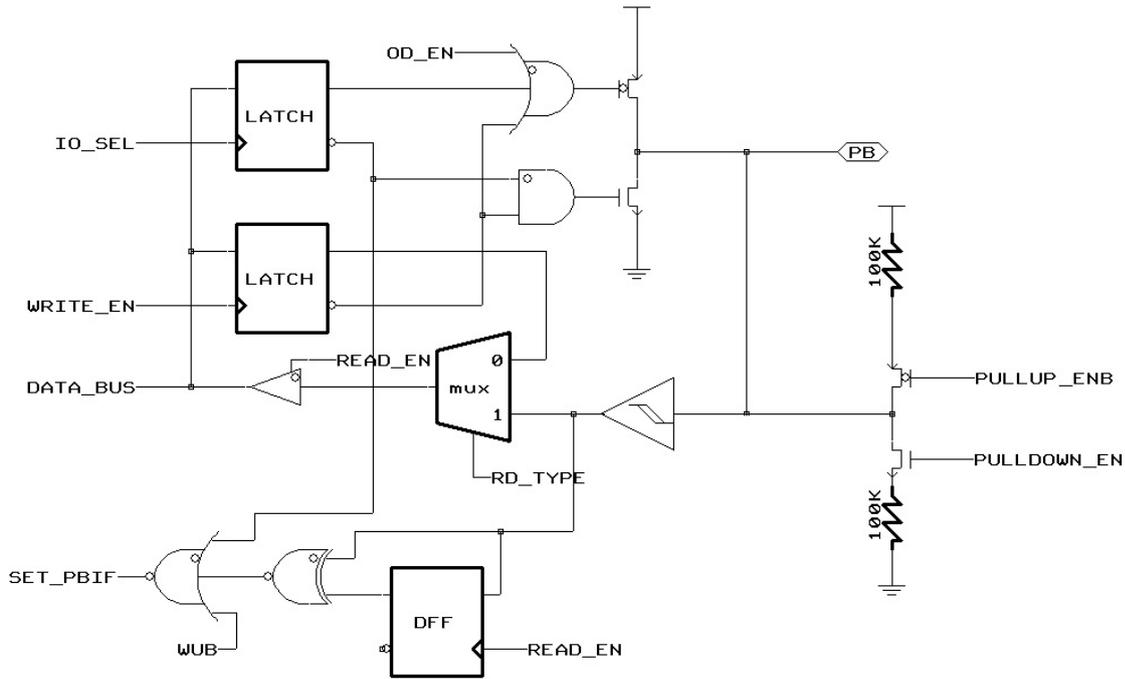


图 4-8 PB3 引脚结构框图

IO\_SEL: 设定引脚为输入或输出口。

WRITE\_EN: 将数据写入引脚。

READ\_EN: 读取引脚状态。

OD\_EN: 开启开漏。

PULLUP\_ENB: 开启内部上拉电阻。

RD\_TYPE: 选择读取脚位或数据锁存器。

WUB: 使能 PB 唤醒功能。

SET\_PBIF: PB 唤醒标志。

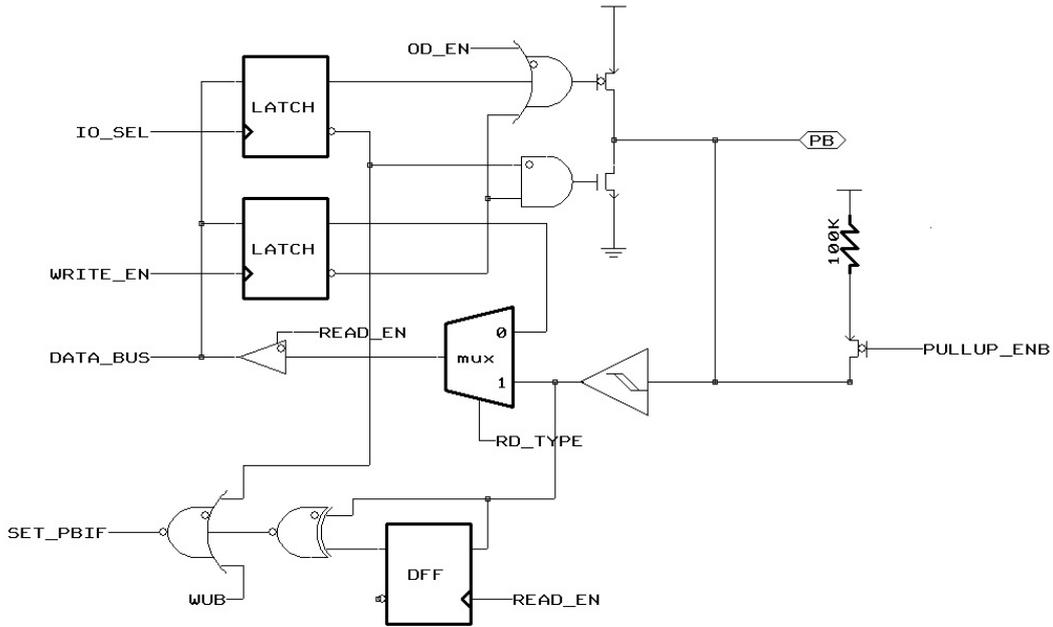


图 4-9 PB4, 5 引脚结构框图

## 4.6 定时器 0

定时器 0 是 8 位上数定时器，由寄存器 T0EN (PCON1[0]) 开启/关闭。写入定时器 0 将会设定其初始值，读取定时器 0 时会显示目前的计数数值。

定时器 0 的时钟源可由寄存器 T0CS (T0MD[5]) 与 LCK\_TM0 (T0MD[7]) 所决定，可以从指令时钟 FINST、外部时钟输入脚 EX\_CKIO 或低频振荡 I\_LRC/E\_LXT 中择一。当 T0CS 为 0，指令时钟会被选择当作定时器 0 时钟源。当 T0CS 为 1 且 LCK\_TM0 为 0，EX\_CKIO 会被当作定时器 0 时钟源。当 T0CS 是 1 且 LCK\_TM0 为 1，会选择低频振荡 I\_LRC/E\_LXT 当作定时器 0 时钟源。汇总成表格如下。（也请参考如下图）

定时器 0 时钟源	T0CS	LCKTM0	定时器 0 来源	低频振荡
Instruction clock	0	X	X	X
EX_CKIO	1	0	X	X
		X	0	
E_LXT	1	1	1	1
I_LRC	1	1	1	0

表 4-16 定时器 0 时钟源摘要

寄存器 T0CE (T0MD[4]) 可决定 EX\_CKIO 或 I\_LRC/E\_LXT 的时钟触发沿选择。当 T0CE 是 1，EX\_CKIO 或 I\_LRC/E\_LXT 的上升沿将让定时器 0 计数加一。当 T0CE 是 0，EX\_CKIO 或 I\_LRC/E\_LXT 的下降沿将让定时器 0 计数加一。

如果寄存器 PS0WDT (T0MD[3]) 为 0, 定时器 0 时钟源可以由预分频器 0 所分频, 预分频器 0 会被指定到定时器 0, 且会在 PS0WDT 设为 0 时清除 Timer0 与寄存器 PS0CV。寄存器 PS0SEL[2:0] (T0MD[2:0]) 决定预分频器 0 的预分频比, 其数值从 1:2 到 1:256。

定时器 0 时钟源默认为指令时钟。如果外部时钟脚 EX\_CKIO 或低频振荡 I\_LRC/E\_LXT 被用来当作定时器 0 时钟源, 用户必须注意分频后的频率不能超过指令时钟, 否则会导致错误计数。当 I\_LRC/E\_LXT 同时被当作定时器 0 时钟源与指令时钟, 用户必须指定预分频器 0 到定时器 0, 且须注意预分频器 0 的预分频比不得小于 4。当配置字节设定为异步 (Async.), 定时器 0 时外部钟源 EX\_CKIO 频率就可高于指令时钟。

当定时器 0 上溢, 寄存器 TOIF (INTF[0]) 将会设定为 1, 以标明定时器 0 发生上溢中断。如果寄存器 TOIE (INTE[0]) 与 GIE 都设定为 1, 会发生中断的请求并执行中断服务程序。直到程序写入 0 到 TOIF, TOIF 才会被清除。

定时器 0 与 WDT 的结构框图如下图:

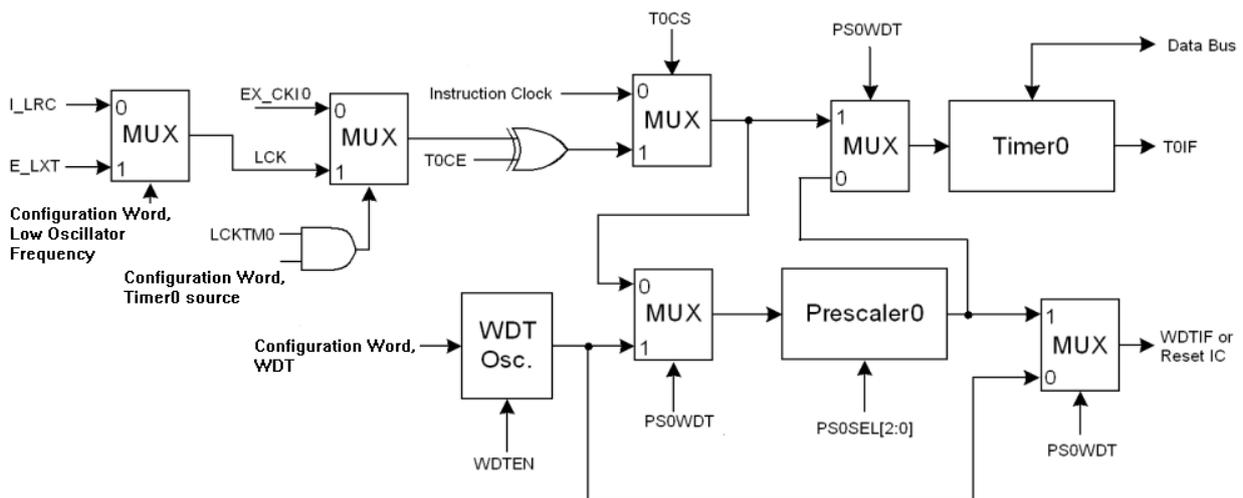
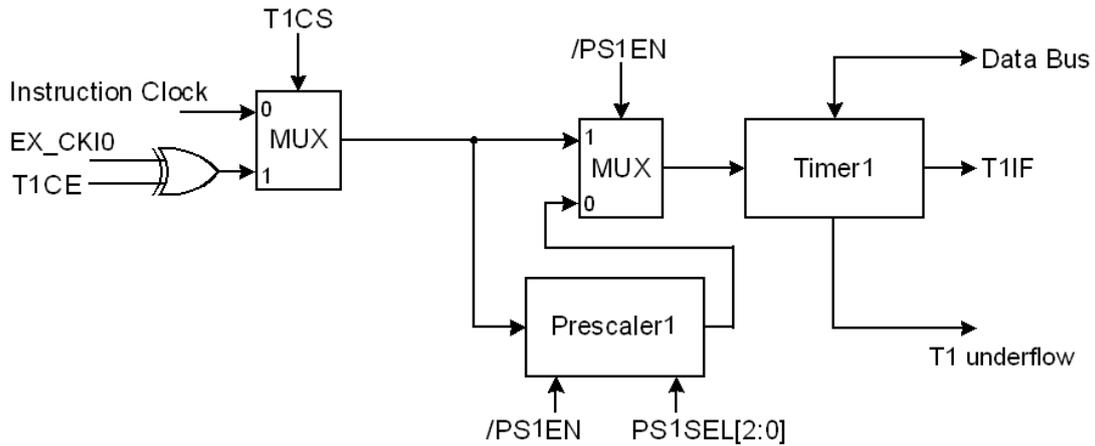


图 4-10 定时器 0 与 WDT 结构框图

## 4.7 定时器 1/PWM1/Buzzer1

定时器 1 是具有预分频器 1 的 10 位下数定时器, 其预分频比是可编程的。定时器 1 的输出可以被用于产生 PWM1 输出与蜂鸣器 1 输出。写入定时器 1 高 2 位 (TMRH[5:4]) 再写入 TMR1[7:0]时, 就可更新定时器 1 重载缓存寄存器。当 T1EN=0 时, 定时器 1 重载缓存寄存器会立即写入定时器 1。当 T1EN=1 时, 会等到定时器 1 下溢后, 定时器 1 重载缓存寄存器才会写入定时器 1。读取寄存器 TMR1[9:0]会显示定时器 1 目前计数数值的内容。

定时器 1 的结构框图如下图所示:


**图 4-11 定时器 1 结构框图**

定时器 1 的操作可以由寄存器 T1EN (T1CR1[0]) 开启或关闭。开启定时器 1 后, 寄存器 T1CS (T1CR2[5]) 可决定时钟源是指令时钟 FINST 或外部时钟 EX\_CKIO。当 T1CS 为 0, 指令时钟会被选择当做时钟源。当 T1CS 为 1, 则是 EX\_CKIO 当做时钟源。当 EX\_CKIO 被选取, 寄存器控制位 T1CE (T1CR2[4]) 可决定 EX\_CKIO 的时钟触发沿。当 T1CE 是 1, EX\_CKIO 的下降沿将让定时器 1 计数减一。当 T1CE 是 0, EX\_CKIO 的上升沿将让定时器 1 计数减一。定时器 1 时钟源可以由预分频器 1 所分频。寄存器 /PS1EN (T1CR2[3]) 为 0, 可开启预分频器 1。寄存器 PS1SEL[2:0] (T1CR2[2:0]) 可以决定其预分频比从 1:2 到 1:256。预分频器 1 的目前数值可以由读取寄存器 PS1CV 取得。

定时器 1 提供两种计数模式: 单次计数与连续计数。当寄存器 T1OS (T1CR1[2]) 为 1, 即为单次计数模式。定时器 1 从储存在寄存器 TMR1[9:0]的初始值下数到 0x00, 当下溢发生时, 定时器 1 停止计数。当寄存器 T1OS (T1CR1[2]) 为 0, 即为连续计数模式。当下溢发生, 寄存器 T1RL (T1CR1[1]) 会决定计数的初始值。当 T1RL 为 1, 定时器 1 从寄存器 TMR1[9:0]重新载入数值作为初始值并继续下数。当 T1RL 为 0, 定时器 1 以 0x3FF 作为初始值并继续下数。

当定时器 1 下溢, 寄存器 T1IF (INTF[3]) 会被设定为 1, 标明定时器 1 发生下溢中断。如果寄存器 T1IE (INTE[3]) 与 GIE 同时设定为 1, 会发生中断请求且执行中断服务程序。直到程序写入 0 到 T1IF, T1IF 才会被清除。

定时器 1 时序图如下图所示:

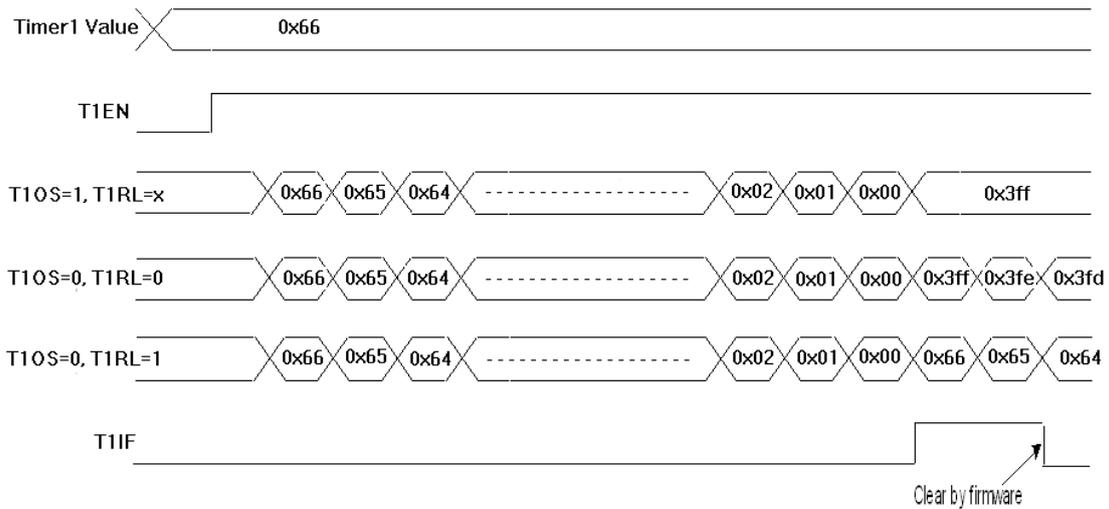


图 4-12 定时器 1 时序图

当寄存器 PWM1OEN (T1CR1[7]) 设定为 1, PB3 为 PWM1 输出。当 PWM1OEN 为 1, PB3 会自动成为输出脚。PWM1 输出的有效状态是由寄存器 PWM1OAL (T1CR1[6]) 决定。当 PWM1OAL 为 1, PWM1 为低电平有效输出; PWM1OAL 为 0, PWM1 为高电平有效输出。

PWM1 的占空比与帧率皆可编程的。占空比是由寄存器 TMRH[1:0]和 PWM1DUTY[7:0]决定。当 PWM1DUTY[9:0] 为 0, PWM1 无法输出占空比。当 PWM1DUTY[9:0]为 0x3FF, PWM1 将输出 1023/1024 的占空比 (当 PWM1OAL 为 0)。帧率是由 TMRH[5:4] +TMR1[7:0]初始值所决定。因此, PWM1DUTY[9:0]数值必须小于或等于 TMR1[9:0]。先写入 PWM1 高 2 位 (TMRH[1:0]) 再写入 PWM1DUTY[7:0]时, 就可更新 PWM1DUTY[9:0]重载缓存寄存器。等到定时器 1 下溢后, PWM1DUTY[9:0]重载缓存寄存器才会写入 PWM1DUTY[9:0]。

PWM1 的结构框图如下:

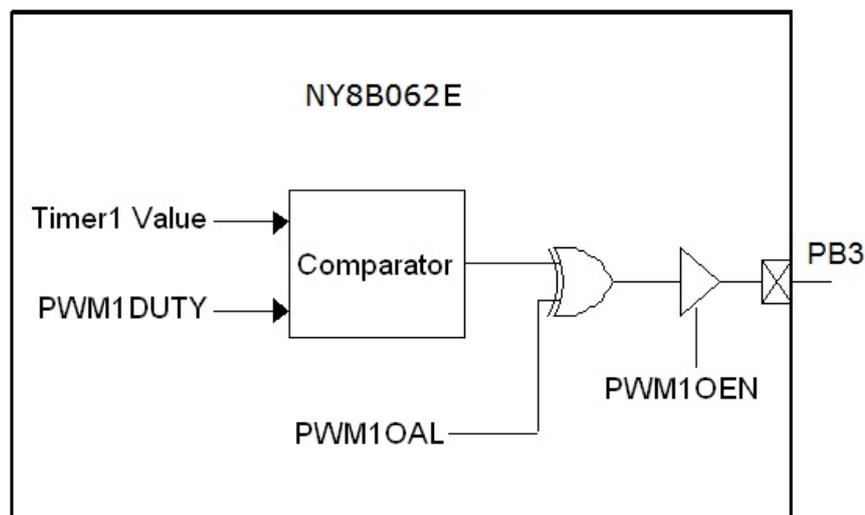


图 4-13 PWM1 结构框图

当寄存器 BZ1EN (BZ1CR1[7]) 设定成 1 且使能配置字节, PB3 为蜂鸣器 1 输出。当 BZ1EN 设定为 1, PB3 会自动成为输出脚。BZ1 的频率是由寄存器 BZ1FSEL[3:0] (BZ1CR[3:0]) 决定, 可以选择从定时器 1 输出或预分频器 1 输出。当 BZ1FSEL[3]为 0, 预分频器 1 输出被选择来产生 BZ1 输出。当 BZ1FSEL[3]为 1, 定时器 1 输出被选来产生 BZ1 输出。预分频比的范围是 1:2 到 1:256。蜂鸣器 1 结构框图如下所示:

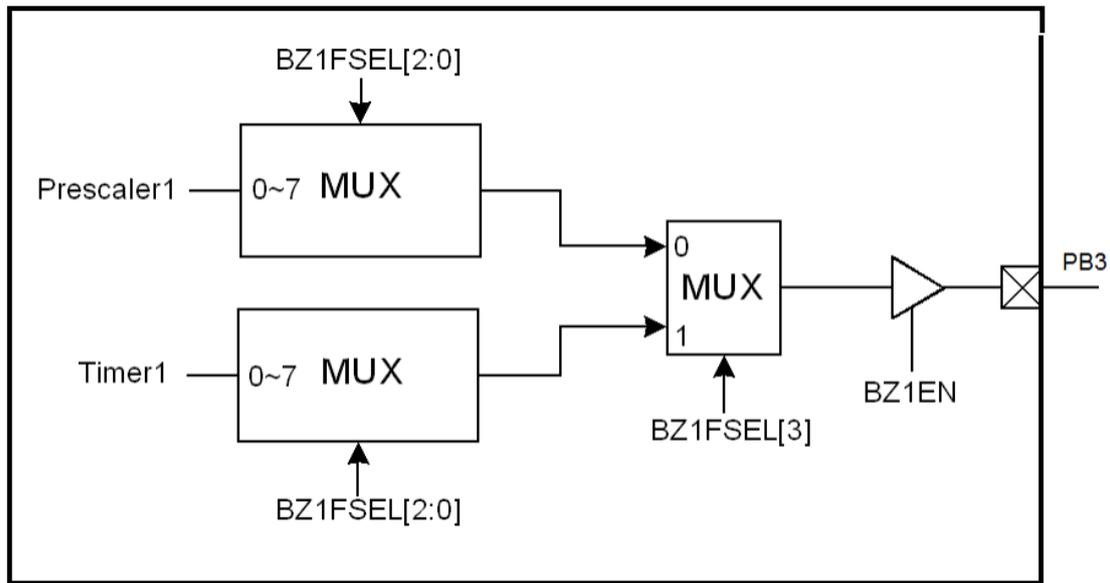


图 4-14 蜂鸣器 1 结构框图

**注意: PB3 复用引脚输出优先级为 PWM1 输出 > 蜂鸣器 1 输出。**

## 4.8 定时器 2/PWM2/Buzzer2

定时器 2 是具有预分频器 2 的 10 位下数定时器, 其预分频比是可编程的。定时器 2 的输出可以被用于产生 PWM2 输出与蜂鸣器 2 输出。写入定时器 2 高 2 位 (TMRH[7:6]) 再写入 TMR2[7:0]时, 就可更新定时器 2 重载缓存寄存器。当 T2EN=0 时, 定时器 2 重载缓存寄存器会立即写入定时器 2。当 T2EN=1 时, 会等到定时器 2 下溢后, 时器 2 重载缓存寄存器才会写入定时器 2。读取寄存器 TMR2[9:0]会显示定时器 2 目前计数数值的内容。

定时器 2 的结构框图如下图所示:

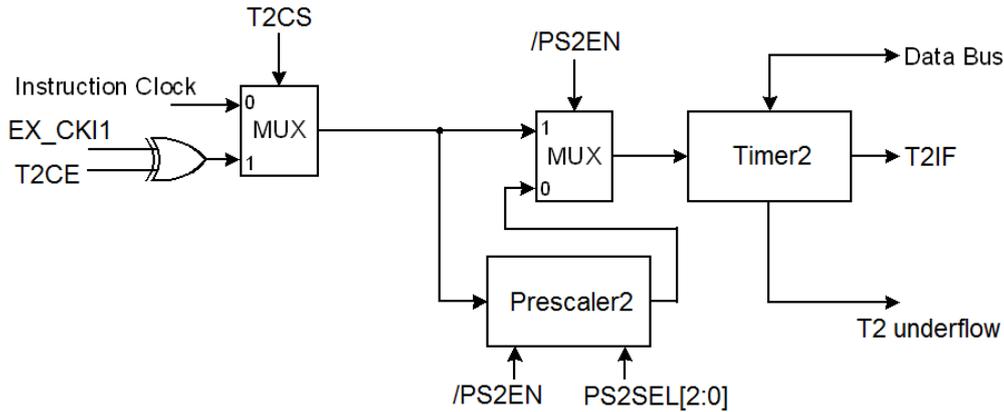


图 4-15 定时器 2 结构框图

定时器 2 的操作可以由寄存器 T2EN (T2CR1[0]) 开启或关闭。开启定时器 2 后, 寄存器 T2CS (T2CR2[5]) 可决定时钟源是指令时钟 FINST 或外部时钟 EX\_CK11。当 T2CS 为 0, 指令时钟会被选择当做时钟源。当 T2CS 为 1, 则是 EX\_CK11 当做时钟源。当 EX\_CK11 被选取, 寄存器控制位 T2CE (T2CR2[4]) 可决定 EX\_CK11 的时钟触发沿。当 T2CE 是 1, EX\_CK11 的上升沿将让定时器 2 计数减一。当 T2CE 是 0, EX\_CK11 的下降沿将让定时器 2 计数减一。

定时器 2 时钟源可以由预分频器 2 所分频。寄存器 /PS2EN (T2CR2[3]) 为 0, 开启预分频器 2。寄存器 PS2SEL[2:0] (T2CR2[2:0]) 可以决定其预分频比从 1:2 到 1:256。预分频器 2 的目前数值可以由读取寄存器 PS2CV 取得。定时器 2 提供两种计数模式: 单次计数与连续计数。当寄存器 T2OS (T2CR1[2]) 为 1, 即为单次计数模式。定时器 2 从储存在寄存器 TMR2[9:0] 的初始值下数到 0x00, 当下溢发生时, 定时器 2 停止计数。当寄存器 T2OS (T2CR1[2]) 为 0, 即为连续计数模式。当下溢发生, 寄存器 T2RL (T2CR1[1]) 会决定计数的初始值。当 T2RL 为 1, 定时器 2 从寄存器 TMR2[9:0] 重新载入数值作为初始值并继续下数。当 T2RL 为 0, 定时器 2 以 0x3FF 作为初始值并继续下数。当定时器 2 下溢, 寄存器 T2IF (INTF[5]) 会被设定为 1, 标明定时器 2 发生下溢中断。如果寄存器 T2IE (INTE[5]) 与 GIE 同时设定为 1, 生中断请求且执行中断服务程序。直到程序写入 0 到 T2IF, T2IF 才会被清除。定时器 2 时序图如下图所示:

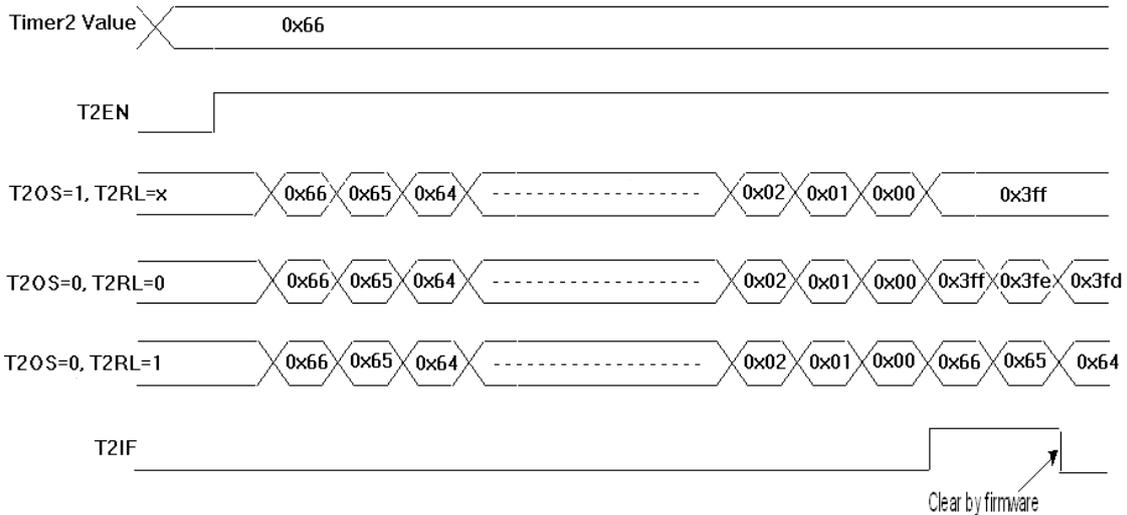


图 4-16 定时器 2 时序图

当寄存器 PWM2OEN (T2CR1[7]) 设定为 1, PB2 为 PWM2 输出。当 PWM2OEN 为 1, PB2 会自动成为输出脚。PWM2 输出的有效状态是由寄存器 PWM2OAL (T2CR1[6]) 决定。当 PWM2OAL 为 1, PWM2 为低电平有效输出; PWM2OAL 为 0, PWM2 为高电平有效输出。

PWM2 的占空比与帧率皆可编程的。占空比是由寄存器 TMRH[3:2]和 PWM2DUTY[7:0]决定。当 PWM2DUTY[9:0] 为 0, PWM2 无法输出占空比。当 PWM2DUTY[9:0]为 0x3FF, PWM2 将输出 1023/1024 的占空比 (当 PWM2OAL 为 0)。帧率是由 TMRH[7:6] + TMR2[7:0]初始值所决定。因此, PWM2DUTY[9:0]数值必须小于或等于 TMR2[9:0]。先写入 PWM2 高 2 位 (TMRH[3:2]) 再写入 PWM2DUTY[7:0]时, 就可更新 PWM2DUTY[9:0]重载缓存寄存器。等到定时器 2 下溢后, PWM2DUTY[9:0]重载缓存寄存器才会写入 PWM2DUTY[9:0]。

PWM2 的结构框图如下:

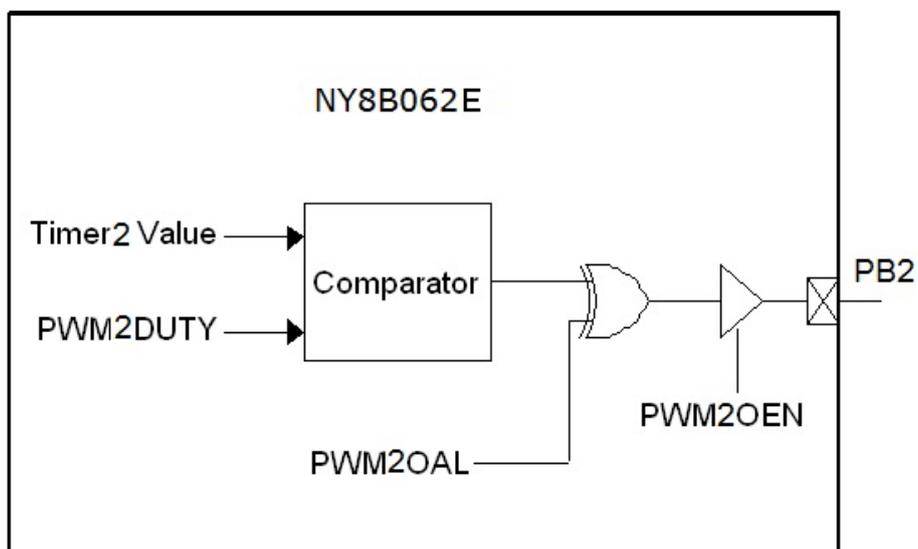


图 4-17 PWM2 结构框图

当寄存器 BZ2EN (BZ2CR1[7]) 设定成 1 且使能配置字节, PB2 为蜂鸣器 2 输出。当 BZ2EN 设定为 1, PB2 会自动成为输出脚。BZ2 的频率是由寄存器 BZ2FSEL[3:0] (BZ2CR[3:0]) 决定, 可以选择从定时器 2 输出或预分频器 2 输出。当 BZ2FSEL[3]为 0, 预分频器 2 输出被选择来产生 BZ2 输出。当 BZ2FSEL[3]为 1, 定时器 2 输出被选来产生 BZ2 输出。预分频比的范围是 1:2 到 1:256。蜂鸣器 2 结构框图如下所示:

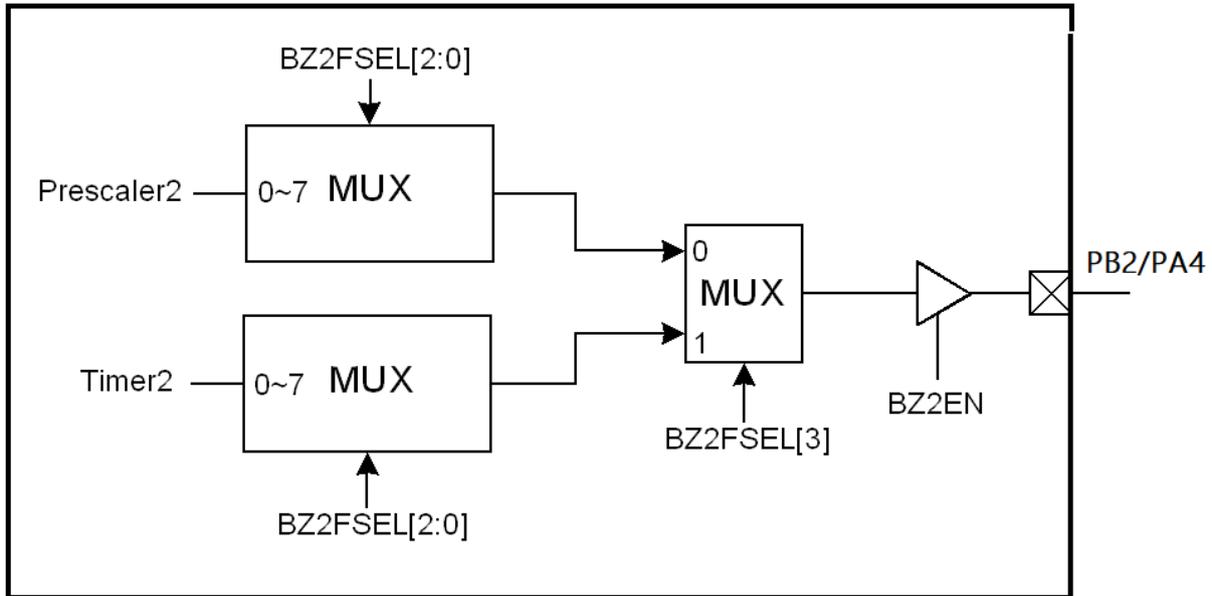
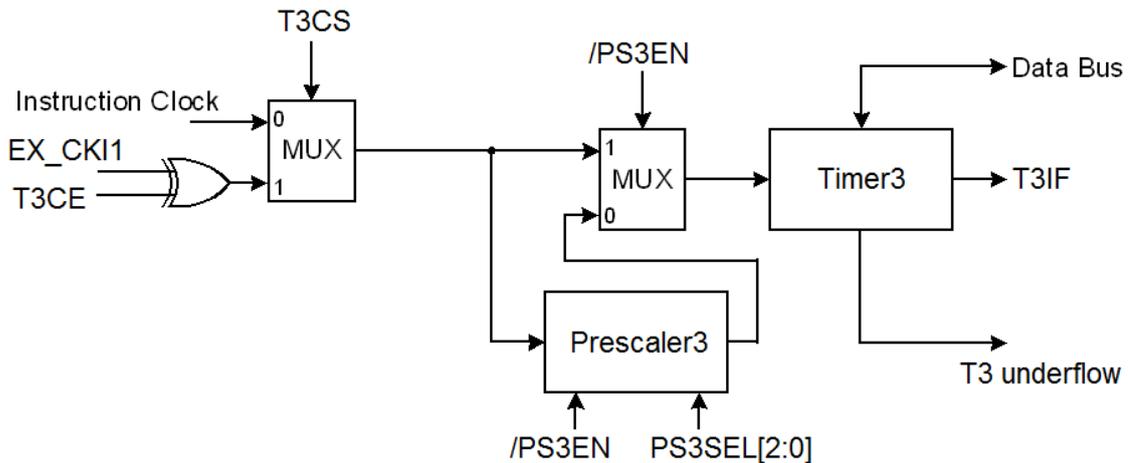


图 4-18 蜂鸣器 2 结构框图

## 4.9 定时器 3/PWM3/Buzzer3/PWM4

定时器 3 是具有预分频器 3 的 10 位下数定时器, 其预分频比是可编程的。定时器 3 的输出可以被用于产生 PWM3 输出。写入定时器 3 高 2 位 (TM3RH[5:4]) 再写入 TMR3[7:0]时, 就可更新定时器 3 重载缓存寄存器。当 T3EN=0 时, 定时器 3 重载缓存寄存器会立即写入定时器 3。当 T3EN=1 时, 会等到定时器 3 下溢后, 定时器 3 重载缓存寄存器才会写入定时器 3。读取寄存器 TMR3[9:0]会显示定时器 3 目前计数数值的内容。

定时器 3 的结构框图如下图所示:


**图 4-19 定时器 3 结构框图**

定时器 3 的操作可以由寄存器 T3EN (T3CR1[0]) 开启或关闭。开启定时器 3 后, 寄存器 T3CS (T3CR2[5]) 可决定时钟源是指令时钟 FINST 或外部时钟 EX\_CK11。当 T3CS 为 0, 指令时钟会被选择当做时钟源。当 T3CS 为 1, 是 EX\_CK11 当做时钟源。当 EX\_CK11 被选取, 寄存器控制位 T3CE (T3CR2[4]) 可决定 EX\_CK11 的时钟触发沿。当 T3CE 是 1, EX\_CK11 的上升沿将让定时器 3 计数减一。当 T3CE 是 0, EX\_CK11 的下降沿将让定时器 3 计数减一。定时器 3 时钟源可以由预分频器 3 所分频。寄存器 /PS3EN (T3CR2[3]) 为 0, 可开启预分频器 3。寄存器 PS3SEL[2:0] (T3CR2[2:0]) 可以决定其预分频比从 1:2 到 1:256。预分频器 3 的目前数值可以由读取寄存器 PS3CV 取得。

定时器 3 提供两种计数模式: 单次计数与连续计数。当寄存器 T3OS (T3CR1[2]) 为 1, 即为单次计数模式。定时器 3 从储存在寄存器 TMR3[9:0] 的初始值下数到 0x00, 当下溢发生时, 定时器 3 停止计数。当寄存器 T3OS (T3CR1[2]) 为 0, 即为连续计数模式。当下溢发生, 寄存器 T3RL (T3CR1[1]) 会决定计数的初始值。当 T3RL 为 1, 定时器 3 从寄存器 TMR3[9:0] 重新载入数值作为初始值并继续下数。当 T3RL 为 0, 定时器 3 以 0x3FF 作为初始值并继续下数。

当定时器 3 下溢, 寄存器 T3IF (INTE2[4]) 会被设定为 1, 标明定时器 3 发生下溢中断。如果寄存器 T3IE (INTE2[0]) 与 GIE 同时设定为 1, 会发生中断请求且执行中断服务程序。直到程序写入 0 到 T3IF, T3IF 才会被清除。

定时器 3 时序图如下图所示:

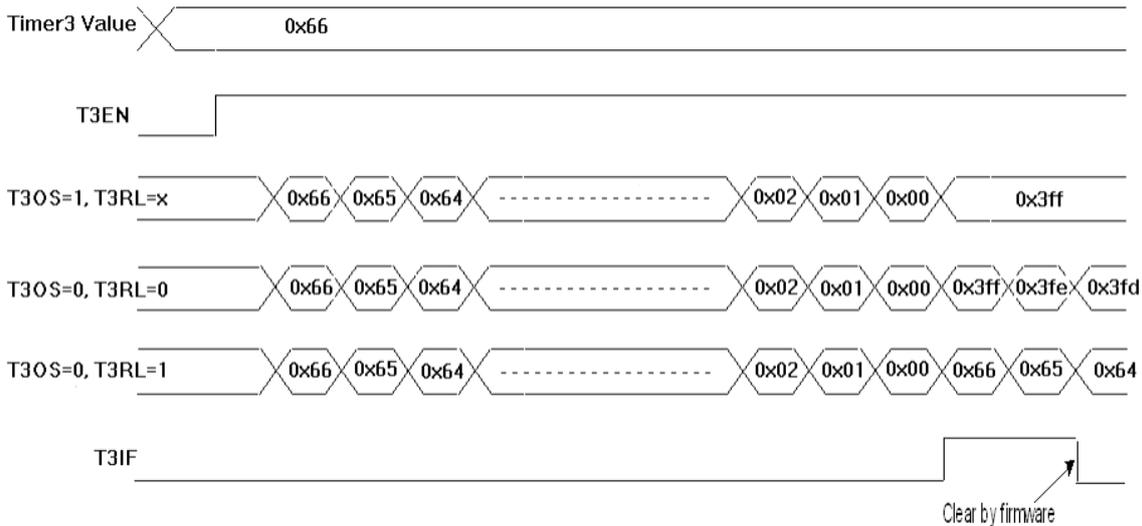


图 4-20 定时器 3 结构框图

当寄存器 PWM3OEN (T3CR1[7]) 设定为 1, PA2 为 PWM3 输出。当 PWM3OEN 为 1, PA2 会自动成为输出脚。PWM3 输出的有效状态是由寄存器 PWM3OAL (T3CR1[6]) 决定。当 PWM3OAL 为 1, PWM3 为低电平有效输出; WM3OAL 为 0, PWM3 为高电平有效输出。

PWM3 的占空比与帧率皆可编程的。占空比是由寄存器 TM3RH[1:0]和 PWM3DUTY[7:0]决定。先写当 PWM3DUTY[9:0]为 0, PWM3 无法输出占空比。当 PWM3DUTY[9:0]为 0x3FF, PWM3 将输出 1023/1024 的占空比 (当 PWM3OAL 为 0)。帧率是由 TM3RH[5:4]+TMR3[7:0]初始值所决定。因此, PWM3DUTY[9:0]数值必须小于或等于 TMR3[9:0]。先写入 PWM3 高 2 位 ( TM3RH[1:0] ) 再写入 PWM3DUTY[7:0]时, 就可更新 PWM3DUTY[9:0]重载缓存寄存器。等到定时器 3 下溢后, PWM3DUTY[9:0]重载缓存寄存器才会写入 PWM3DUTY[9:0]。

PWM3 的结构框图如下:

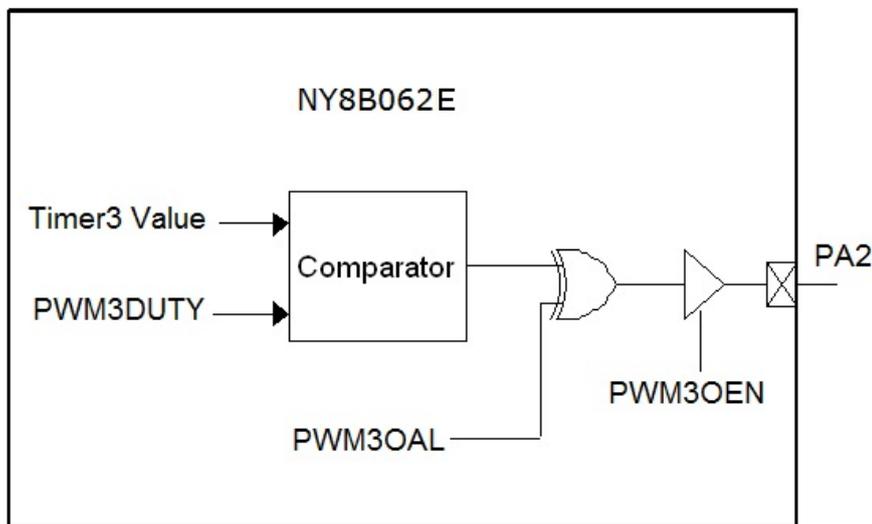


图 4-21 PWM3 结构框图

当寄存器 BZ3EN (BZ3CR1[7]) 设定成 1 且使能配置字节, PA2 为蜂鸣器 3 输出。当 BZ3EN 设定为 1, PA2 会自动成为输出脚。BZ3 的频率是由寄存器 BZ3FSEL[3:0] (BZ3CR[3:0]) 决定, 可以选择从定时器 3 输出或预分频器 3 输出。当 BZ3FSEL[3]为 0, 预分频器 3 输出被选择来产生 BZ3 输出。当 BZ3FSEL[3]为 1, 定时器 3 输出被选来产生 BZ3 输出。预分频比的范围是 1:2 到 1:256。蜂鸣器 3 结构框图如下所示:

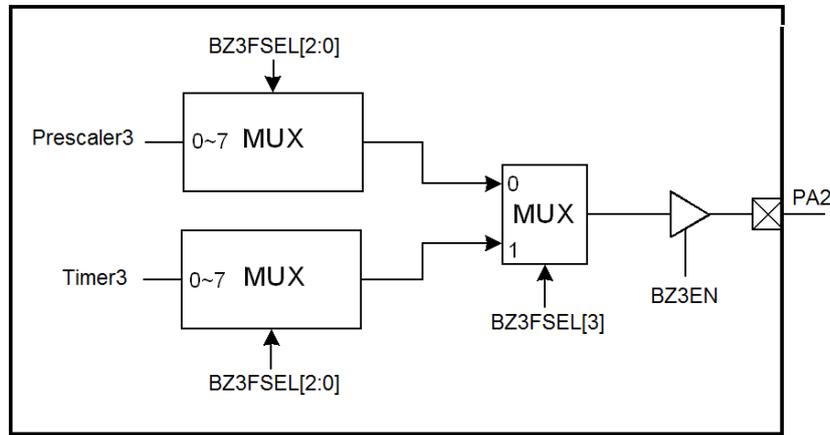


图 4-22 蜂鸣器 3 结构框图

当寄存器 PWM4OEN (P4CR1[7]) 设定为 1, PA3 或 PA7 为 PWM4 输出。当 PWM4OEN 为 1, PA3 或 PA7 会自动成为输出脚。PWM4 输出的有效状态是由寄存器 PWM4OAL (P4CR1[6]) 决定。当 PWM4OAL 为 1, PWM4 为低电平有效输出; PWM4OAL 为 0, PWM4 为高电平有效输出。

PWM4 的占空比与帧率皆可编程的。占空比是由寄存器 TM3RH[3:2]和 PWM4DUTY[7:0]决定。先写当 PWM4DUTY 为 0, PWM4 无法输出占空比。当 PWM4DUTY 为 0x3FF, PWM4 将输出 1023/1024 的占空比 (当 PWM4OAL 为 0)。帧率是由 TM3RH[5:4] + TMR3[7:0]初始值所决定。因此, PWM4DUTY 数值必须小于或等于 TMR3[9:0]。当用户写 PWM4DUTY 时, 先写 PWM4DUTY[9:8] MSB 2 位(TM3RH[3:2]), 再写 PWM4DUTY[7:0], 当 Timer3 发生溢出时, PWM4 duty 寄存器会更新。 PWM4 的结构框图如下:

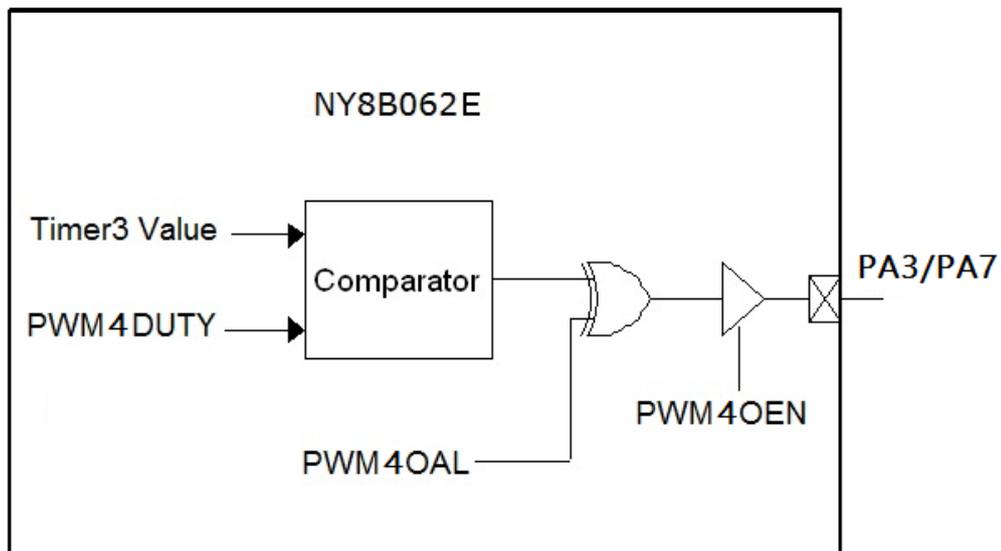


图 4-23 PWM4 结构框图

## 4.10 RFC (电阻/频率转换器模式)

NY8B062E 内置 RFC 功能，当开启 RFC 功能 (RFCEN=1)，选择的 RFC 输入引脚的电压电平将会控制定时器 1 的计数行为。只要 RFC 输入引脚电压低于  $V_{IL}$ ，定时器 1 将会持续计数，等到 RFC 输入引脚电压高于  $V_{IH}$ ，定时器 1 才会停止计数。下图显示 RFC 的功能模式：PSEL3~0 用来选择 RFC 输入引脚。RFCEN 用于在正常的使能信号 T1EN 和 RFC 选择的输入状态之间切换 Timer1 使能信号。

RFC 模式的一个应用是测量电容-电阻充电时间，如下图所示，当 PSEL3~0=0x01，PA1 为 RFC 输入引脚。首先设置 PA1 输出 0 (低于  $V_{IL}$ )，接着设置 TMR1[9:0]初始值后将 PA1 设置为输入引脚，定时器 1 会开始下数。这时 RC 电路开始对 PA1 引脚充电。当 PA1 引脚电压高于  $V_{IH}$  时，定时器 1 会停止计数。定时器 1 相当于记录 RC 电路充电时间。

首先将 PA1 设置为输出低(PA1 的电压放电为 0)，下一步清除 Timer1 内容，将 PA1 设置为输入，开启 RFC 模式。然后 Timer1 开始计数，RC 电路开始给 PA1 充电。当 PA1 充电到  $V_{IH}$  电压时，由于 PA1 输入高，Timer1 计数停止。Timer1 内容将显示 RC 电路充电时间。(注:Timer1 是倒计时。)

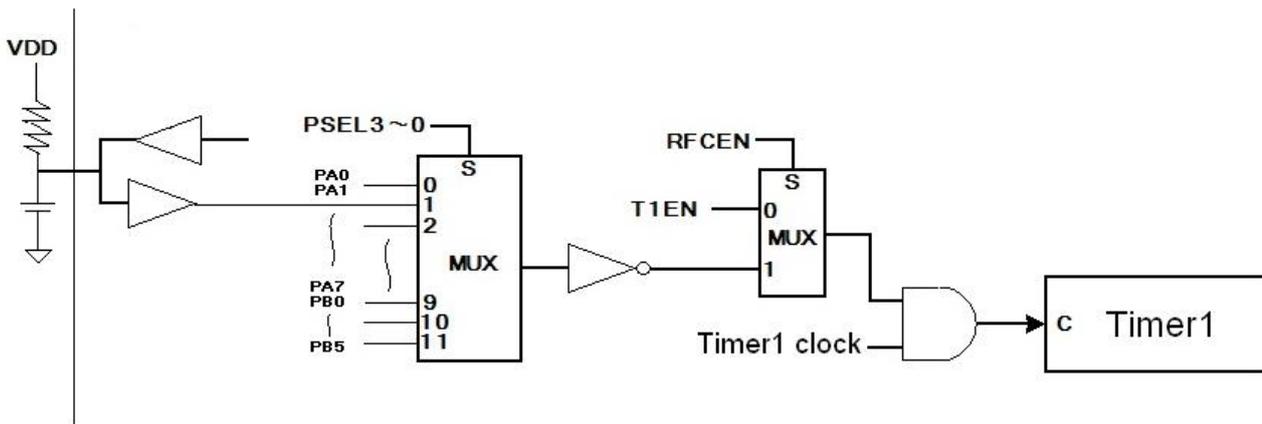


图 4-24 RFC 结构框图

## 4.11 IR 载波

寄存器 IREN (IRCR[0]) 被设定为 1 后，PB1 为红外线载波输出，而 PB1 会自动成为输出脚。当 IREN 清零，PB1 将会成为一般 I/O 脚。

红外线载波频率是由寄存器 IRF57K (IRCR[1]) 所选择。当 IRF57K 为 1，红外线载波频率是 57KHz。当 IRF57K 为 0，频率是 38KHz。由于红外载波频率是由  $F_{Hosc}$  的高频系统振荡推导出来的，所以当使用外晶体时，需要明确系统振荡的频率。寄存器位 IROSC358M (IRCR[7]) 用于向 NY8B062E 提供该信息。当 IROSC358M 为 1 时，外晶频率为 3.58MHz，当 IROSC358M 为 0 时，外晶频率为 455KHz。当采用内部高频振荡时，忽略该寄存器，并且为 IR 模块提供 4MHz 的时钟。

红外线载波的极性会根据 PB1 输出数据所决定。当寄存器 IRCSEL (IRCR[2]) 为 1 且 PB1 输出数据为 0, 红外线载波将由 PB1 输出。当寄存器 IRCSEL (IRCR[2]) 为 0 且 PB1 输出数据为 1, 红外线载波将由 PB1 输出。

红外线载波的极性如下图所示：

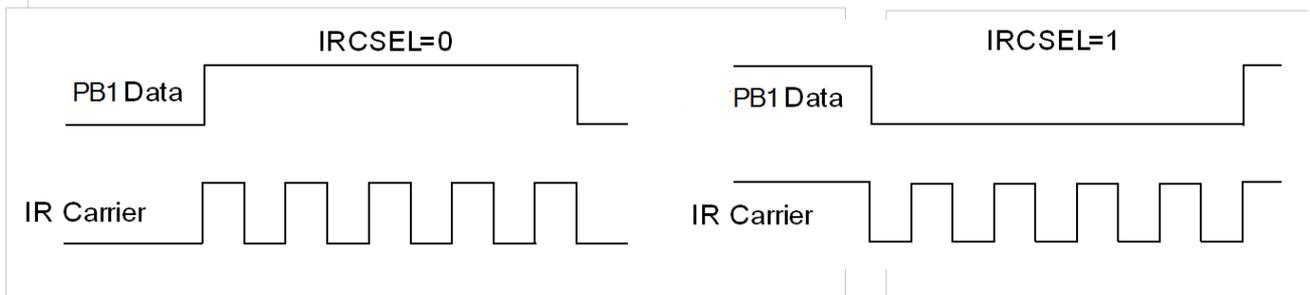


图 4-25 红外线载波的极性 vs. PB1 数据

### 3.12 低电压侦测 (LVD)

NY8B062E 内置准确的低电压侦测电路来侦测 VDD 电压水平。将 LVDEN 设为 1 (寄存器 PCON[5]) 后, 当 VDD 电压低于下表 LVDS[2:0]选择的电压值时, 读取 LVDOUT (寄存器 PCON1[6]) 会得到 0。如果开启 LVD 中断使能位 且 GIE=1 时, LVD 中断标志位将会被设置为 1, 程序将跳入中断子程序。LVD 结构框图如下：

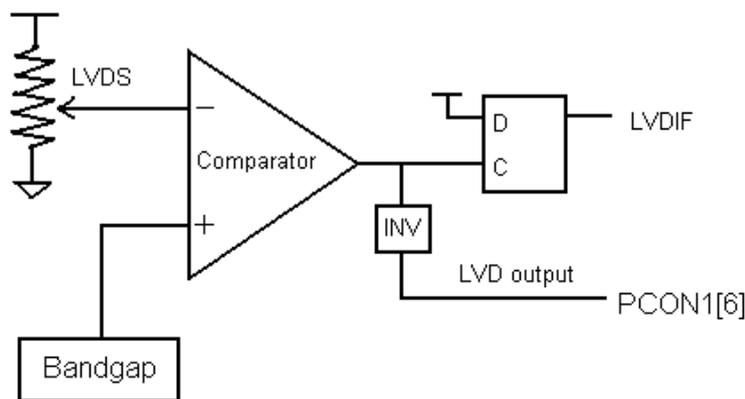


图 4-26 LVD 结构框图

下表为 LVD 电压选择表。

LVDS [2:0]	电压
000	2.0V
001	2.2V
010	2.4V
011	2.7V
100	3.0V
101	3.3V

110	3.6V
111	4.3V

图 4-17 LVD 电压选择

### 4.13 电压比较器

NY8B062E 内置一组电压比较器。比较器的正输入源与负输入源和 GPIO 口复用，内部参考电压只能在 P2V 模式下提供给比较器的负输入源使用。

CMPEN (寄存器 ANAEN[7]) 用来开启或关闭比较器，在睡眠模式 (Halt mode) 中比较器将自动关闭。

NY8B062E 的电压比较器有 P2V 或 P2P 两种模式，由 VS[3:0] (寄存器 CMPCR[3:0]) 来选择。当 VS[3:0]=0，比较器为 P2P 模式。当 VS[3:0]=1~15，比较器为 P2V 模式。比较器正/负输入源如果为 GPIO 复用引脚，必须在配置字节 (Configuration Word) 中勾选为“Comparator input”。

P2V 模式具有比较指定模拟板和指定参考板之间的电压的功能。P2V 模式结构如下图所示：

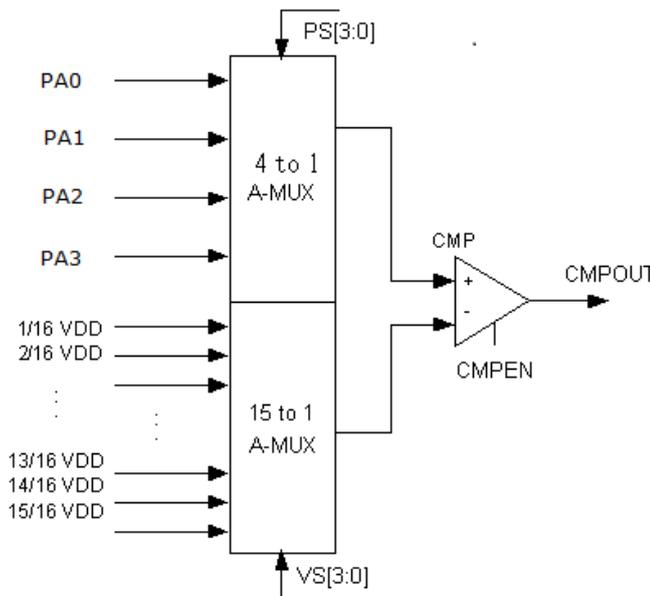


图 4-27 比较器 P2V 模式结构框图

在 P2V 模式中，比较器负输入源由 VS[3:0] 用来选择内部参考电压 1/16 VDD ~ 15/16 VDD。

VS[3:0]	内部参考电压
0000	P2P mode
0001	1/16 V <sub>DD</sub>
0010	2/16 V <sub>DD</sub>
0011	3/16 V <sub>DD</sub>
0100	4/16 V <sub>DD</sub>
0101	5/16 V <sub>DD</sub>
0110	6/16 V <sub>DD</sub>
0111	7/16 V <sub>DD</sub>
1000	8/16 V <sub>DD</sub>

1001	9/16 V <sub>DD</sub>
1010	10/16 V <sub>DD</sub>
1011	11/16 V <sub>DD</sub>
1100	12/16 V <sub>DD</sub>
1101	13/16 V <sub>DD</sub>
1110	14/16 V <sub>DD</sub>
1111	15/16 V <sub>DD</sub>

**表 4-18 选择 P2V 模式中比较器负输入源的内部参考电压**

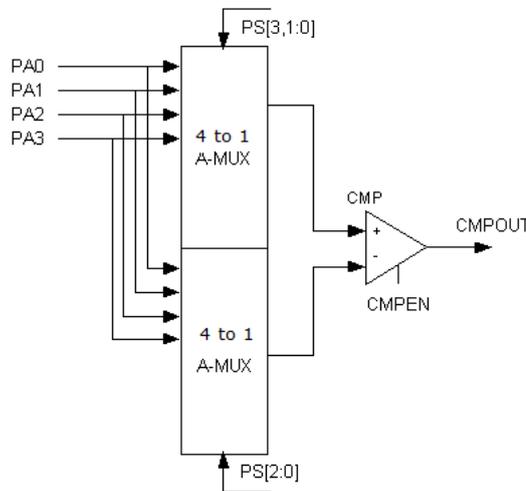
在 P2V 模式中，比较器正输入源由 PS[3:0]（寄存器 CMPCR[7:4]）用来选择 PA3~0 中一根引脚。

PS[3:0]	引脚选择
0000	PA0
0001	PA1
0010	PA2
0011	PA3
0100 ~ 1111	-

**表 4-19 P2V 模式引脚选择**

P2P 模式中，比较器正/负输入源都为外部引脚。须设置 VS[3:0]=0，由 PS[3:0]来选择 4 种外部输入引脚组合。

选择表格如下：


**图 4-28 比较器 P2P 模式结构框图**

PS[3:0]	负输入源	正输入源
0000	PA0	PA1
0001	PA1	PA0
0010	PA2	PA3
0011	PA3	PA2
0100~1111	-	-

**表 4-20 P2P 模式引脚选择**

有三种方式可以取得比较器的比较结果。一是通过硬件中断设置，二是查询 CMPOUT (寄存器 OSCCR[7])，三是由 CMPO 引脚 (PB3) 输出。

使用比较器硬件中断功能时，须设置 CMPEN=1 与 CMPIE=1。先读取 CMPOUT (寄存器 OSCCR[7]) 来清除上一次比较器比较结果，再清除中断标志位 CMPIF=0。等到下一次比较器输出翻转时，CMPIF 中断标志位将会被设置为 1。

设置 CMPOE (寄存器 OSCCR[6]) 为 1，PB3 引脚将实时输出比较器结果，此时 PWM1 会自动关闭。

#### 4.14 ADC 模数转换器

NY8B062E 提供 11+1 通道 12 位 ADC 模数转换器。可将模拟信号转换为 12 位数字值。ADC 参考电压可选外部引脚 PA0 输入或由内部 VDD, 4V, 3V, 2V 提供。共有十一个外部模拟输入通道 PA0~PA4 引脚与 PB0~PB5，也可选择内部 1/4VDD 为模拟输入通道。ADC 时钟 (ADCLK) 能够选择 FINST/1, FINST/2, FINST/8 或 FINST/16 四种。ADC 采样时间可选择为 1 个 ADCLK, 2 个 ADCLK, 4 个 ADCLK 或 8 个 ADCLK 四种。先设置 ADEN=1 后须等待 256us，再将 START 写 1 来启动 ADC 模数转换。寄存器 EOC=0 表示 ADC 还在转换中，EOC=1 表示 ADC 已完成一次模数转换。如果寄存器 ADIE=1 与 GIE 设置为 1，在 EOC 自动从 0→1 后，中断标志 ADIF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。结构框图如下：

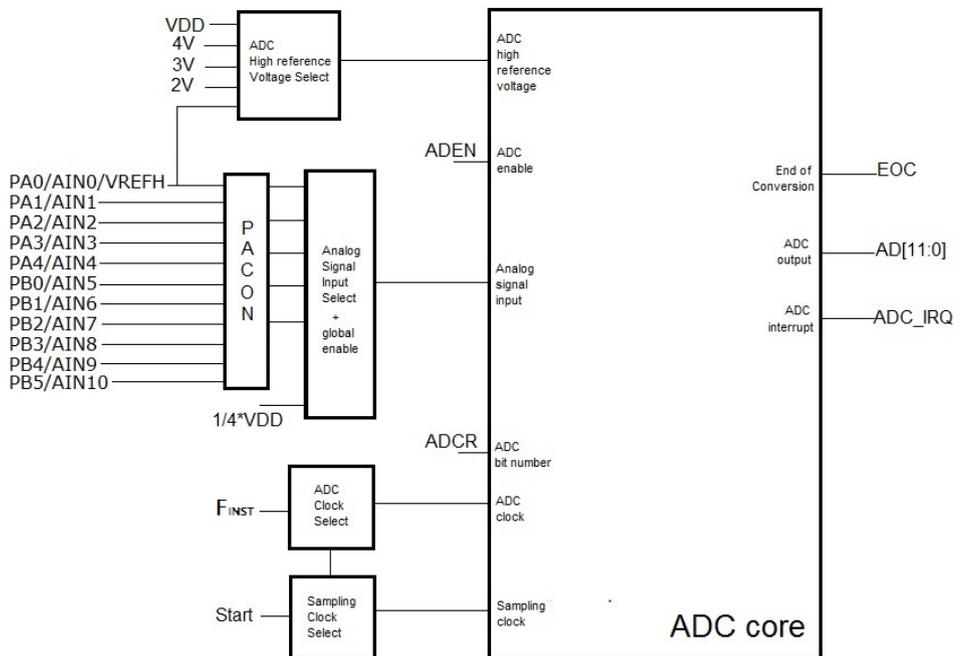


图 4-29 ADC 转换器结构框图

#### 4.14.1 ADC 参考电压

ADC 可选 5 种高参考电压，可由寄存器 ADVREFH 来设置。这些高参考电压源是一个外部电压源(PA0)和四个内部电压源(VDD, 4V, 3V, 2V)。当 EVHENB=1，ADC 参考电压由引脚 PA0 提供。PA0 输入的参考电压水平必须在 VDD~2V 之间。当 EVHENB=0，ADC 参考电压由 VHS[1:0]决定。如果 VHS[1:0]=11，ADC 参考电压为 VDD。如果 VHS[1:0]=10，ADC 参考电压为内部 4V。如果 VHS[1:0]=01，ADC 参考电压为内部 3V。如果 VHS[1:0]=00，ADC 参考电压为内部 2V。引脚 VDD 电压水平不得低于选择的 ADC 内部参考电压 (4V / 3V / 2V)。ADC 模拟输入电压水平不得低于引脚 VSS 电压，且不得高于 ADC 的参考电压。

ADC 模拟输入信号电压必须从 ADC 低参考电压到 ADC 高参考电压。如果 ADC 模拟输入信号电压超过这个范围，ADC 转换结果不是预期的值(满量程或零)。

EVHENB	VHS[1:0]	参考电压
1	x x	PA0
0	1 1	VDD
0	1 0	4V
0	0 1	3V
0	0 0	2V

表 4-21 选择 ADC 参考电压

#### 5.14.2 ADC 模拟输入通道

ADC 依据 CHS[3:0]与 GCHS 来选择模拟输入通道。GCHS 为所有模拟输入通道的总开关，任何模拟输入通道在转换前必须将 GCHS 设置为 1。

GCHS	CHS[3:0]	ADC 模拟输入通道
0	xxxx	x
1	0000	PA0
1	0001	PA1
1	0010	PA2
1	0011	PA3
1	0100	PA4
1	0101	PB0
1	0110	PB1
1	0111	PB2
1	1000	PB3
1	1001	PB4
1	1010	PB5
1	1011	1 / 4 * VDD
1	11xx	N. C.

**表 4-22 ADC 模拟输入通道选择**

ADC 输入引脚与数字 I/O 引脚共享。将模拟信号连接到这些引脚可能会导致 I/O 引脚的额外电流泄漏。在断电模式下，上述漏电流将是一个大问题。PACON[0:4]为 PA[0:4]配置寄存器，PACON[5:7]为 PB[0:2]配置寄存器，

ADCR[4:6]为 PB[3:5]配置寄存器，用来解决上述问题。将“1”写入 PACON 和 ADCR[4:6]，将相关 PA/PB 引脚配置为纯模拟输入引脚，以避免电流泄漏，不能作为正常的 I/O 使用。

除了设置 PACON 和 ADCR[4:6]寄存器外，所选模拟输入引脚必须设置为输入模式，并且必须禁用内部的上拉/下拉，否则可能会影响模拟输入电平。

#### 4.14.3 ADC 时钟 (ADCLK)，采样时钟 (SHCLK) 与位数选择

转换速度和转换精度受到 ADC 时钟(ADCLK)、采样时钟(SHCLK)和转换位数选择的影响。ADCLK 是 ADC 的基本时钟。SAR ADC 运行时，位操作与 ADCLK 同步。SHCLK 是模拟信号采样时间的持续时间，SHCLK 越大，恢复原始模拟信号电平越接近，但会降低 ADC 转换速度。反之亦然。ADC 可以根据 ADCR[1:0]寄存器位来选择不同的转换位数。有 2 位数字可供选择，分别是 12 位、10 位和 8 位。转换位数越少，ADC 转换速度越快，但有效 ADC 位数越少。转换位数越多，转换速度越慢，但精度越高。

ADC 时钟来源于 FINST，可从 ADCK[1:0]进行选择。

ADCK[1:0]	ADC 时钟频率
0 0	$F_{INST}/16$
0 1	$F_{INST}/8$
1 0	$F_{INST}/1$
1 1	$F_{INST}/2$

**表 4-23 ADC 时钟选择**

采样时钟由 ADCLK 得到，可由 SHCK[1:0]选择：

SHCK[1:0]	ADC 采样时间
0 0	1 ADCLK
0 1	2 ADCLK
1 0	4 ADCLK
1 1	8 ADCLK

**表 4-24 ADC 采样时间选择**

DC 位数选择来自 ADCR[1:0]。

SHCK[1:0]	ADC 位数
0 0	8-bit
0 1	10-bit
1 x	12-bit

**表 4-25 ADC 位数选择**

ADC 转换时间从 START (寄存器 ADMD[6]) 写 1 开始一直到 EOC 从 0→1 为止。持续时间取决于 ADC 分辨率、ADC 时钟速率和采样时间宽度。

ADC 转换时间  $\approx$  ADC 采样时间 + (ADC 位数 + 2) \* ADC 时钟周期。

下表为 ADC 在不同条件下的转换时间与转换周期。

ADC 位数	ADC 时钟频率 (ADCLK)	ADC 采样时间 (SHCLK)	ADC 转换时间 (ADC 时钟数)	FINST=2MHz 转换时间转换率		FINST=250K 转换时间转换率	
				转换时间	转换率	转换时间	转换率
12	F <sub>INST</sub> /16	8 ADCLK	22	176us	5.68kHz	1408us	710Hz
12	F <sub>INST</sub> /1	1 ADCLK	15	7.5us	133.3kHz	60us	16.7kHz
10	F <sub>INST</sub> /1	1 ADCLK	13	6.5us	153.8kHz	52us	19.2kHz
8	F <sub>INST</sub> /1	1 ADCLK	11	5.5us	181.8kHz	44us	22.7kHz

表 4-26 ADC 转换时间与转换率

#### 4.14.4 ADC 操作顺序

依序设定 ADC 时钟 (ADCLK), ADC 采样时间 (SHCLK), ADC 位数 (ADCR), ADC 参考电压 (寄存器 ADVREFH), 选择模拟输入通道并将寄存器 PACON 相应位设置为 1, 再将 ADEN 位设置为 1。

在 ADEN 设置为 1 后必须等待 256us (ADC 电路启动时间), 再将 START 位写 1 来启动 ADC 模数转换。ADC 转换尚未完成时, 读取 EOC 位会得到 0。当 ADC 模数转换完成后会自动将 EOC 位设置为 1。

### 4.15 看门狗定时器 (WDT)

NY8B062E 中有独立振荡器被 WDT 所使用。由于该振荡器与其它振荡电路无关, 故在待机模式和睡眠模式中 WDT 仍能继续工作。WDT 能被配置字节开启或关闭。当 WDT 被配置字节开启时, 仍然可以通过 WD TEN 位 (寄存器 PCON[7]) 来开启 / 关闭。此外, WDT 上溢后可由配置字节决定的复位 NY8B062E 或发出的中断请求。同时, 在 WDT 上溢后, 寄存器 / TO (STATUS[4]) 位将被清除为 0。

WDT 上溢的时基由配置字节决定, 可以是 3.5 毫秒、15 毫秒、60 毫秒或 250 毫秒。如果将预分频器 0 分配给 WDT, 则可以延长上溢周期。通过将 1 写入寄存器 PS0WDT 位, 预分频器 0 将分配给 WDT。预分频器 0 对 WDT 的分频比由寄存器 PS0SEL[2:0]位决定。如果 WDT 上溢将复位 NY8B062E, 分频速率从 1:1 到 1:128, 如果选为 WDT 中断时, 则分频速率从 1:2 到 1:256。

当预分频器 0 分配给 WDT 时, 执行 CLRWDT 指令将清除 WDT、预分频器 0。并设置 / TO 标志位为 1。

如果用户选择 WDT 中断机制，在 WDT 上溢后，寄存器 WDTIF (INTF[6]) 位将设置为 1。如果寄存器 WDTIE (INTE [6]) 位和 GIE 位都设置为 1，则可能产生中断请求，直到程序将 0 写入 WDTIF，WDTIF 才会被清除为 0。

## 4.16 中断

NY8B062E 提供二种中断：一种是软件中断，另一种是硬件中断。软件中断由执行指令 INT 来产生。硬件中断则有以下十一种：

- Timer0 上溢中断。
- Timer1 下溢中断。
- Timer2 下溢中断。
- Timer3 下溢中断。
- WDT 中断。
- PA/PB 输入状态改变中断。
- 外部中断 0 输入。
- 外部中断 1 输入。
- 低电压侦测中断。
- 比较器输出翻转中断。
- ADC 模数转换完成中断。

GIE 是总中断屏蔽位，必须为 1 才能使能硬件中断功能。GIE 可以通过 ENI 指令设置 1，通过 DISI 指令清除为 0。

执行完指令 INT 后，无论 GIE 是置 1 还是清除为零，下一条指令都将从地址 0x001 读取。同时，GIE 将由 NY8B062E 自动清除为零，这将防止嵌套中断的发生。软件中断的中断服务程序最后一条指令必须是 RETIE。执行此指令将设置 GIE 为 1 并返回中断前程序执行序列。

当发生硬件中断时，相应的中断标志位将被设置为 1。该位在程序将 0 写入该位之前不会清除为零。因此，用户可以通过轮呼相应的中断标志位得知哪个硬件引发中断。需注意只有当相应的中断使能位设置为 1 时，才能正确地读取相应的中断标志。如果相应的中断使能位设置为 1，GIE 也为 1，将发生硬件中断，下一条指令将从 0x008 执行。同时，NY8B062E 将自动清除寄存器 GIE 位为零。如果用户想要实现嵌套中断，可以使用 ENI 指令作为中断服务程序的第一条指令，将 GIE 设置为 1，并允许其他中断事件再次中断 NY8B062E。指令 RETIE 必须是中断服务程序的最后一条指令，它将 GIE 设置为 1 并返回中断前程序执行序列。

用户应注意 ENI 指令不能放在 RETIE 指令之前，因为中断服务程序中的 ENI 指令将开启嵌套中断，但 RETIE 指令可能会误清除中断标志。

#### 4.16.1 Timer0 上溢中断

Timer0 上溢 (从 0x00 到 0xFF)，如果 T0IE 和 GIE 设置为 1，寄存器 T0IF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

#### 4.16.2 Timer1 下溢中断

Timer1 下溢 (从 0x3FF 到 0x00)，如果 T1IE 和 GIE 设置为 1，寄存器 T1IF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

#### 4.16.3 Timer2 下溢中断

Timer2 下溢 (从 0x3FF 到 0x00)，如果 T2IE 和 GIE 设置为 1，寄存器 T2IF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

#### 4.16.4 Timer3 下溢中断

Timer3 下溢 (从 0x3FF 到 0x00)，如果 T3IE 和 GIE 设置为 1，寄存器 T3IF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

#### 4.16.5 看门狗超时中断

当 WDT 上溢且配置字节选择 WDT 超时中断时，如果 WDTIE 和 GIE 设置为 1，寄存器 WDTIF 位将被硬件设为 1 并将处理此中断请求。

#### 4.16.6 PA/PB 输入状态改变中断

当 PAx ( $0 \leq x \leq 7$ )，PBy ( $0 \leq y \leq 5$ ) 设置为输入口且相应的寄存器 WUPAx、WUPBx 位设置为 1，且如果 PABIE 和 GIE 设置为 1，当这些选定输入口上的状态变化时，寄存器 PABIF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。需注意当 PB0、PB1 同时设置为状态变化中断和外部中断时，设置 EIS0=1 或 EIS1=1 将禁止 PB0、PB1 状态变化中断。

#### 4.16.7 外部中断 0 输入

根据 EIS0=1 和寄存器 INTEDG 的配置，如果 INTOIE 和 GIE 设置为 1，PB0 引脚上的有效边沿触发会让寄存器 INTOIF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

#### 4.16.8 外部中断 1 输入

根据 EIS1=1 和寄存器 INTEDG 的配置，如果 INT1IE 和 GIE 设置为 1，PB1 引脚上的有效边沿触发会让寄存器 INT1IF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

#### 4.16.9 低电压侦测中断

当 VDD 电压水平低于 LVD 电压，读取 LVDOUT（寄存器 PCON1[6]）会得到 0。如果 LVDIE 和 GIE 设置为 1，寄存器 LVDIF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

#### 4.16.10 比较器输出翻转中断

当比较器输出状态翻转时，如果 CMPIE 和 GIE 设置为 1，寄存器 CMPIF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。请先读取 CMPOUT（寄存器 OSCCR[7]）来清除上一次比较器比较结果。

#### 4.16.11 ADC 模数转换完成中断

当 ADC 模数转换完成时，如果 ADIE 和 GIE 设置为 1，寄存器 ADIF 位将被硬件设为 1 并处理此中断请求。

### 4.17 振荡器配置

因为 NY8B062E 是双时钟 IC，有高振荡时钟（ $F_{Hosc}$ ）和低振荡时钟（ $F_{Losc}$ ）可选择作为系统振荡时钟（ $F_{osc}$ ）。可用作  $F_{Hosc}$  的振荡器有内部高速 RC 振荡器（I\_HRC）、外部高速晶体振荡器（E\_HXT）与外部晶体振荡器（E\_XT）。可用作  $F_{Losc}$  的振荡器是内部低速 RC 振荡器（I\_LRC）与外部低速晶体振荡器（E\_LXT）。

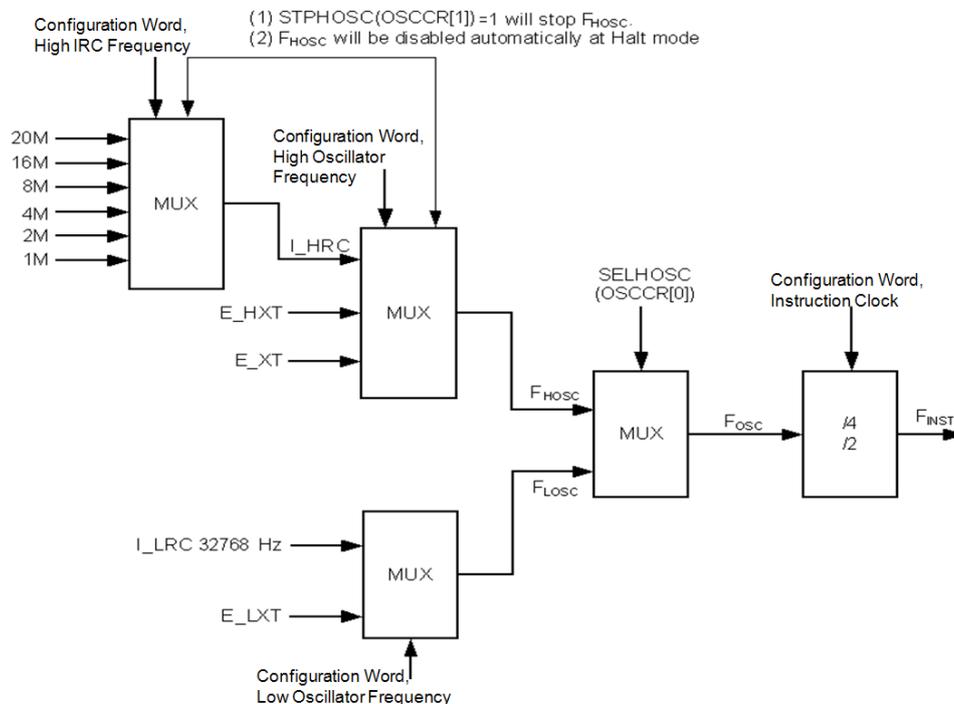


图 4-30 NY8B062E 振荡配置结构图

有两个配置字来确定哪个振荡器将被用作  $F_{Hosc}$ 。当 I\_HRC 被选为  $F_{Hosc}$  时, I\_HRC 输出频率由三个配置字节决定, 它可以是 1M、2M、4M、8M、16M 或 20MHz。此外, 外部晶体振荡器引脚 PA6 和 PA7 可以用作 I/O 引脚。另一方面, 根据一个配置字的设置, PA7 可以是指令时钟的输出脚。如果  $F_{Hosc}$  需要外部晶体, 其频率范围从 8MHz 到 20MHz, 建议使用 E\_HXT。如果  $F_{Hosc}$  需要外部晶体, 其频率范围从 455KHz 到 6MHz, 推荐 E\_XT。当使用 E\_HXT 或 E\_XT 时, PA6 / PA7 不能被用作 I/O 引脚。它们必须用作晶体输出脚和输入脚。PA7 是晶体输出脚(Xout), PA6 是晶体输入脚(Xin)。

有一个配置字节来确定哪个振荡器将被用作  $F_{Losc}$ 。当选择 I\_LRC 时, 它的频率集中在 32768Hz。如果需要  $F_{Losc}$  外部晶体, 则选择 E\_LXT, 只允许 32768Hz 晶体。E\_LXT 时, 不能使用 PA6/PA7 作为 I/O 引脚。它们必须用作晶体输出引脚和输入引脚。PA7 为晶体输出引脚(Xout), PA6 为晶体输入引脚(Xin)。下面列出了  $F_{Hosc}$  和  $F_{Losc}$  的双时钟组合。

No.	$F_{Hosc}$	$F_{Losc}$
1	I_HRC	I_LRC
2	E_HXT or E_XT	I_LRC
3	I_HRC	E_LXT

表 32 双时钟组合

当 E\_HXT, E\_XT 或 E\_LXT 作为其中一个振荡时, 晶体或谐振器被连接到 Xin 和 Xout 以提供振荡。另外, 为了提供可靠的振荡, 建议一个电阻和两个电容连接如下图所示, 参考晶体或谐振器的规格选用合适的 C1 或 C2 值。C1 和 C2 的推荐值如下表所示。

振荡模式	振荡频率(Hz)	C1, C2 (pF)
E_HXT	16M	5 ~ 10
	10M	5 ~ 30
	8M	5 ~ 20
E_XT	4M	5 ~ 30
	1M	5 ~ 30
	455K	10 ~ 100
E_LXT	32768	5 ~ 30

表 4-27 不同外部晶体振荡器频率所推荐的 C1 和 C2 电容器数值

对于 2 个时钟 CPU 周期模式下的 20MHz 谐振器, C2 必须接 18pF 电容。

为得到精准且稳定的 32768Hz 频率, 选择正确的 C1 和 C2 电容器数值是相当重要的。每家晶振厂商数据手册中都有记载低速晶体振荡器的负载电容值 (CL), 外接 C1 和 C2 电容器数值的计算如下公式:  $C1=C2=2*CL-C_{bt}$

其中  $C_{bt}$  是 NY8B062E 内部电容值, 大约为 5pF。假设低速晶体振荡器的负载电容值  $CL=12.5pF$ , 依公式算出的  $C1=C2=20pF$ 。

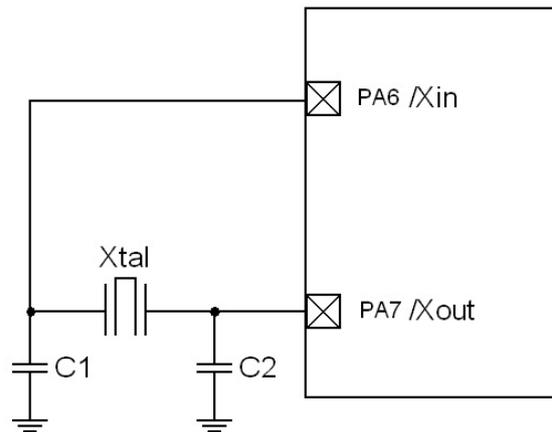


图 4-31 外部晶体振荡器的硬件连接图

根据寄存器 SELHOSC (OSCCR [0]) 位的值, 可以选择  $F_{HOSC}$  或  $F_{LOSC}$  作为系统振荡时钟  $F_{osc}$ 。当 SELHOSC 为 1 时, 选择  $F_{HOSC}$  作为  $F_{osc}$ 。当 SELHOSC 为 0 时, 选择  $F_{LOSC}$  作为  $F_{osc}$ 。一旦确定  $F_{osc}$ , 根据配置字节设置, 指令时钟可以选择为  $F_{osc}/2$  或  $F_{osc}/4$ 。

## 5.18 工作模式

NY8B062E 提供了四种操作方式来定制各种应用和节省电力消耗, 分别是正常模式、慢速模式、待机模式和睡眠模式。正常模式被指定为高速运行模式, 慢速模式被指定为低速模式, 以节省功耗。在待机模式下, NY8B062E 将停止几乎所有的运作, 可由定时器 0/1/2/3、看门狗来唤醒。在睡眠模式下, NY8B062E 将睡眠直到外部事件或看门狗定时器来唤醒。

四种工作模式如下图所示。

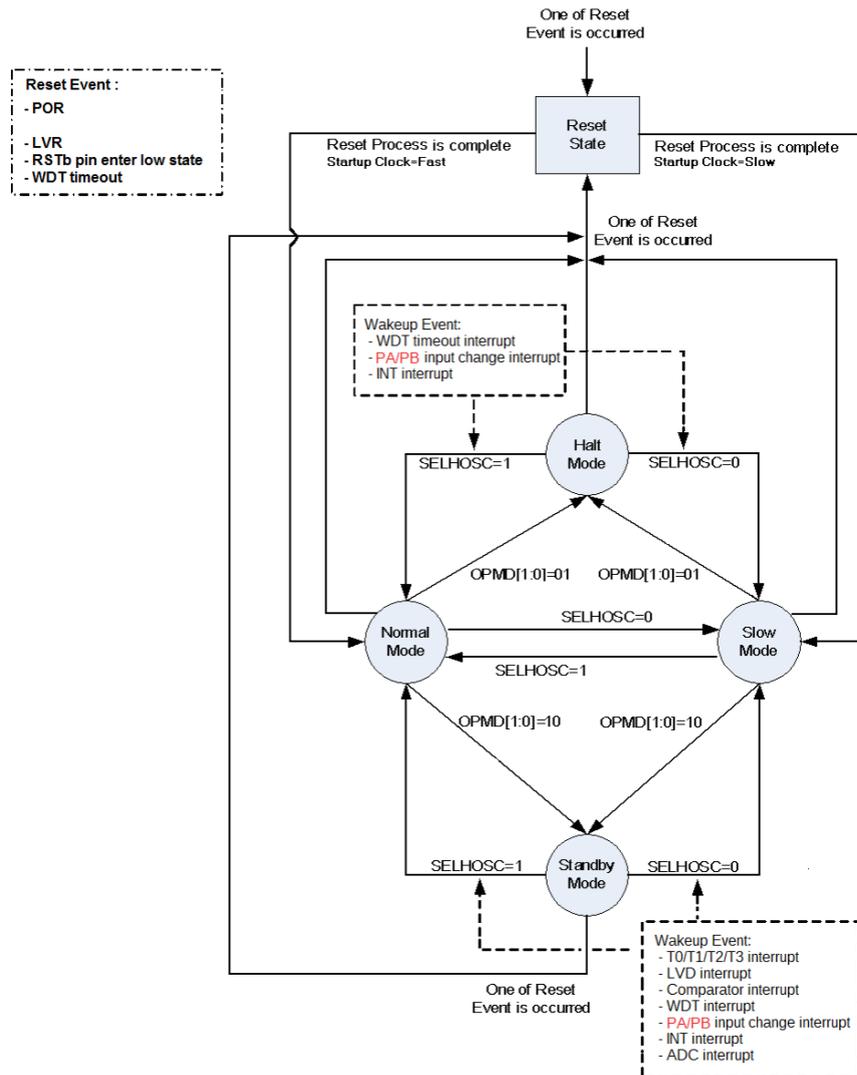


图 4-32 四种工作模式

### 4.18.1 正常模式

发生任何复位事件并且复位过程完成后，NY8B062E 将在正常模式或慢速模式下开始执行程序。重置过程后选择的模式由启动时钟配置字节决定。如果启动时钟为  $F_{HOSC}$ ，NY8B062E 将进入正常模式，如果启动时钟为  $F_{Losc}$ ，NY8B062E 将进入慢速模式。在正常模式下，为提供最高性能而以  $F_{HOSC}$  作为系统振荡时钟，其功耗在四种操作模式中将是最大的。在上电或任何重置触发器被释放后，待复位程序完成 NY8B062E 将进入正常模式。

- 指令的执行是基于  $F_{HOSC}$  且所有硬件功能可以根据相应的硬件使能位来开启/关闭。
- $F_{Losc}$  仍运行。
- IC 可由写 0 至寄存器 SELHOSC (OSCCR[0]) 位切换为慢速模式。
- IC 可通过寄存器 OPMD[1:0] (OSCCR[3:2]) 位切换为待机或睡眠模式。

- 关于实时时钟的应用，NY8B062E 在运行正常模式时可同时将低频振荡时钟设为 Timer0 的时钟源，这是通过设置 LCKTM0 为 1 和配置字节中 Timer0 时钟源来实现。

#### 4.18.2 慢速模式

通过写 0 至寄存器 SELHOSC 位，NY8B062E 将进入慢速模式。在低速模式下，为节省功耗，F<sub>Losc</sub> 被选为系统振荡时钟。然而，F<sub>Hosc</sub> 将不会自动被 NY8B062E 关闭。因此在慢速模式下，用户可写 1 至寄存器 STPHOSC (OSCCR[1]) 位来停止 F<sub>Hosc</sub> 进一步降低功耗。但需注意的是，禁止进入慢速模式同时停止 F<sub>Hosc</sub>，必须先进入慢速模式，然后关闭 F<sub>Hosc</sub>。

- 指令执行是基于 F<sub>Losc</sub> 且所有硬件功能可以根据相应的硬件使能位来开启/关闭。
- 通过写 1 至寄存器 STPHOSC 位，F<sub>Hosc</sub> 可以被停止。
- IC 可通过寄存器 OPMD[1:0] 位切换为待机模式或睡眠模式。
- IC 可通过写 1 至寄存器 SELHOSC 切换到正常模式。

#### 4.18.3 待机模式

通过写入 10b 至寄存器 OPMD[1:0]，NY8B062E 将进入待机模式。然而，在待机模式下 F<sub>Hosc</sub> 不会自动被 NY8B062E 关闭，用户必须进入先低速模式后写入 1 至寄存器 STPHOSC 位，以停止 F<sub>Hosc</sub>。部分 NY8B062E 的硬件功能会被关闭，如 T0EN / T1EN / T2EN / T3EN 位被设置为 1 则定时器仍可运作。因此 Timer0 / Timer1 / Timer2 / Timer3 溢出后 NY8B062E 会被唤醒。

- 停止执行指令且一些硬件功能可以根据相应的硬件使能位来开启/关闭。
- 由写入 1 至寄存器 STPHOSC 位 F<sub>Hosc</sub> 可以被关闭。
- F<sub>Losc</sub> 仍保持运作。
- 如遇以下任一状况 IC 便能从待机模式唤醒：
  - (a) Timer0 上溢中断 / Timer1 下溢中断 / Timer2 下溢中断 / Timer3 下溢中断 (b) 看门狗超时中断。
  - (c) PA/PB 输入状态改变中断 (d) 外部中断 0/1 (e) LVD 中断 (f) 比较器输出翻转中断 (g) ADC 模数转换中断。
- 在从待机模式唤醒后，如 SELHOSC=1，IC 将回到正常模式，如 SELHOSC=0 则 IC 将回到慢速模式。
- 不建议在同一时间进入待机模式并改变振荡模式（正常到慢速/慢速到正常）。

#### 4.18.4 睡眠模式

通过执行 SLEEP 指令或写入 01b 至寄存器 OPMD[1:0] 位，NY8B062E 将进入睡眠模式。在进入睡眠模式后，寄存器/PD (STATUS[3]) 位将清除为 0，寄存器/TO (STATUS[4]) 位将设置为 1 且清除 WDT 并保持运作。

在睡眠模式下，所有硬件功能是被关闭的，停止指令执行且 NY8B062E 只能通过一些特殊事件唤醒。因此，睡

眠模式是 NY8B062E 最省电的模式。

- 指令执行停止，所有硬件功能关闭。
- F<sub>HOSC</sub> 和 F<sub>LOSC</sub> 两者都自动关闭。
- 如遇以下任一状况 IC 便能从睡眠模式中唤醒：

(a)看门狗超时中断 (b)PA/PB 输入状态改变中断 (c)INT0/1 外部中断。

- 从睡眠模式唤醒后，如 SELHOSC=1，IC 将回到正常模式，如 SELHOSC=0 则 IC 将回到慢速模式。

*注意：您可以在同一指令中更改 STPHOSC 并进入睡眠模式。*

- 不建议改变振荡模式（正常到慢速/慢速到正常），并在同一时间进入待机模式。

#### 4.18.5 唤醒稳定时间

若外部晶体振荡器为系统振荡时钟来源，其睡眠模式的唤醒等待时间为  $512 * F_{osc}$ ，若内部 RC 振荡器为系统振荡时钟来源，其睡眠模式的唤醒等待时间为  $16 * F_{osc}$ ，由于待机模式下 F<sub>HOSC</sub> 或 F<sub>LOSC</sub> 仍在运行，因此无需为待机模式唤醒稳定时间。

在 NY8B062E 进入待机模式或睡眠模式之前，用户可以执行指令 ENI。在唤醒后，NY8B062E 将跳转到地址 0x008，以便执行中断服务程序。如果在进入待机模式或睡眠模式之前执行 DISI 指令，则在唤醒后执行下一条指令。

#### 4.18.6 工作模式概述

四种工作模式概述如下：

模式	正常模式	慢速模式	待机模式	睡眠模式
F <sub>HOSC</sub>	使能	STPHOSC	STPHOSC	关闭
F <sub>LOSC</sub>	使能	使能	使能	关闭
Instruction Execution	执行	执行	停止	停止
Timer0/1/2/3	TxEN	TxEN	TxEN	关闭
WDT	配置和 WDTEN	配置和 WDTEN	配置和 WDTEN	配置和 WDTEN
其它硬件	硬件使能位	硬件使能位	硬件使能位	全部关闭
唤醒源	-	-	- Timer0/1/2/3 上溢 - WDT 超时 - PA/PB 输入状态改变 - 外部中断 0/1 - LVD 中断 - 比较器中断 - ADC 中断	- WDT 超时 - PA/PB 输入状态改变 - 外部中断 0/1

表 4-28 工作模式概述

## 4.19 复位

当以下任一复位事件发生时，NY8B062E 将会进入复位状态并开始复位动作：

- 当 VDD 检测到上升沿时为上电复位。
- 当 VDD 电压低于预设的 LVR 电压时，为 LVR 复位。
- RSTb 引脚为低电平。
- WDT 超时复位。

此外，所有寄存器如果初始值未知时，寄存器将会被初始化为初始值或保持不变。状态位/TO 和/PD 可以根据复位事件来初始化。/TO 和/PD 的值及其相关的事件概述如下

事件	/TO	/PD
POR, LVR	1	1
非睡眠模式时发生 RSTb 复位	不变	不变
睡眠模式时发生 RSTb 复位	1	1
非睡眠模式时发生 WDT 复位	0	1
睡眠模式时发生 WDT 复位	0	0
执行 SLEEP 指令	1	0
执行 CLRWDT 指令	1	1

表 4-29 /TO 和/PD 值和相关事件概述

复位事件发生后，NY8B062E 将会开始复位进程。无论采用什么样的振荡器，它将等待一定的周期使振荡稳定。这个周期被称为上电复位时间，它由三位配置字节决定，这个时间可能是 140us，4.5ms，18ms，72ms 或 288 ms。振荡器稳定后，NY8B062E 将等待  $F_{osc}$  的 16 个时钟周期（OST，振荡器启动时间）后完成复位。若上电复位时间设为 140us 时，将等待  $F_{osc}$  的 1 个时钟周期后完成复位。若上电复位时间设为 4.5ms，18ms，72ms 或 288 ms 时，将等待  $F_{osc}$  的 16 个时钟周期后完成复位。

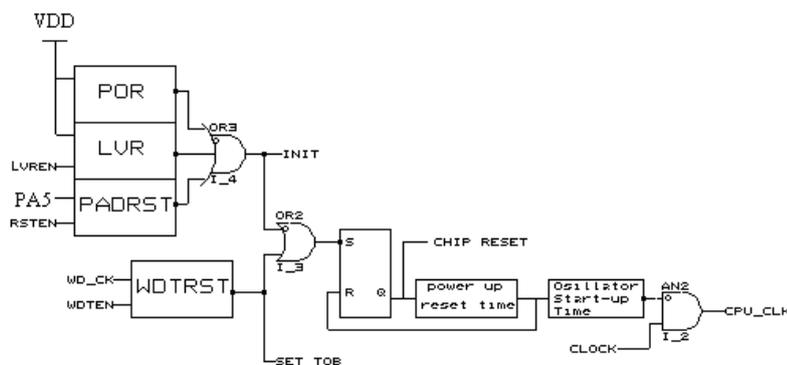


图 4-33 芯片复位电路框图

如果 VDD 缓慢上升，建议使用 RSTb 复位功能，如下图。

- 建议 R 阻值不大于 40KΩ。

- R1 值= 100Ω ~ 1KΩ 时，将阻止过大电流，ESD 或电气过载信号进入复位引脚。
- 二极管 D 使电容 C 能在 VDD 下电时快速放电。

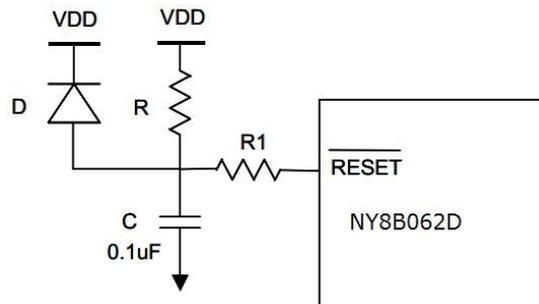


图 4-34 外部上电复位硬件连接图

## 5. 指令设置

NY8B062E 为各种应用程序提供了 55 个强大的指令。

指令	操作符		操作	周期	标志
	1	2			
算术指令					
ANDAR	R	d	dest = ACC & R	1	Z
IORAR	R	d	dest = ACC   R	1	Z
XORAR	R	d	dest = ACC ⊕ R	1	Z
ANDIA	i		ACC = ACC & i	1	Z
IORIA	i		ACC = ACC   i	1	Z
XORIA	i		ACC = ACC ⊕ i	1	Z
RRR	R	d	Rotate right R	1	C
RLR	R	bit	Rotate left R	1	C
BSR	R	bit	Set bit in R	1	-
BSR	R	bit	Clear bit in R	1	-
INCR	R	d	Increase R	1	Z
DECR	R	d	Decrease R	1	Z
COMR	R	d	dest = ~R	1	Z
条件指令					

BTRSC	R	bit	Test bit in R, skip if clear	1 or 2	-
BTRSS	R	bit	Test bit in R, skip if set	1 or 2	-
INCRSZ	R	d	Increase R, skip if 0	1 or 2	-
DECRSZ	R	d	Decrease R, skip if 0	1 or 2	-
数据传送指令					
MOVAR	R		Move ACC to R	1	-
MOVR	R	d	Move R	1	Z
MOVIA	i		Move immediate to ACC	1	-
SWAPR	R	d	Swap halves R	1	-
IOST	F		Load ACC to F-page SFR	1	-
IOSTR	F		Move F-page SFR to ACC	1	-
SFUN	S		Load ACC to S-page SFR	1	-
SFUNR	S		Move S-page SFR to ACC	1	-
T0MD			Load ACC to T0MD	1	-
T0MDR			Move T0MD to ACC	1	-
TABLEA			Read ROM	2	-

指令	操作符		操作	周期	标志
	1	2			
算术指令					
ADDAR	R	d	dest = ACC & R	1	Z, DC, C
SUBAR	R	d	dest = R + (~ACC)	1	Z, DC, C
ADCAR	R	d	dest = R + ACC + C	1	Z, DC, C
SBCAR	R	d	dest = R + (~ACC) + C	1	Z, DC, C
ADDIA	i	d	ACC = i + ACC	1	Z, DC, C
SUBIA	i		ACC = i + (~ACC)	1	Z, DC, C
ADCIA	i		ACC = i + ACC + C	1	Z, DC, C
SBCIA	i		ACC = i + (~ACC) + C	1	Z, DC, C
DAA			Decimal adjust for ACC	1	C
CMPAR	R		Compare R with ACC	1	Z, C
CLRA			Clear ACC	1	Z
CLRR			Clear R	1	Z
其它指令					
NOP			No operation	1	
SLEEP			Go into Halt mode	1	/TO, /PD
CLRWDT			Clear Watch-Dog Timer	1	/TO, /PD
ENI			Enable interrupt	1	
DISI			Disable interrupt	1	
INT			Software Interrupt	3	
RET			Return from subroutine	2	
RETIE			Return from interrupt	2	

			and enable interrupt		
RETIA	i		Return, place immediate in ACC	2	
CALLA			Call subroutine by ACC	2	
GOTOA			unconditional branch by ACC	2	
CALL	adr		Call subroutine	2	
GOTO	adr		unconditional branch	2	

**表 5-1 指令设置**

ACC: 累加器。

adr: 地址。

bit: R-page 中 8 位寄存器的位地址。

C: 进位/借位。

C=1, 加法指令有进位, 减法指令无借位。

C=0, 加法指令无进位, 减法指令有借位。

d: 目标。

若 d="0", 结果存入 ACC。

若 d="1", 结果存入 R 寄存器。

DC: 半字节进位/借位标记。

dest: 目标。

F: F 页面特殊功能寄存器, F 值为 0x5~0xF。

i: 8 位立即数。

PC: 程序计数器。

PCHBUF: 程序计数器的高字节。

/PD: 睡眠标志位。

/PD=1, 上电或 CLRWDT 指令执行后。

/PD=0, SLEEP 指令执行后。

Prescaler: 预分频器。

R: R 页面特殊功能寄存器, R 值为 0x00~0x7F。

S: S 页面特殊功能寄存器, S 值为 0x0 ~ 0x15。

T0MD: T0MD 寄存器。

TBHP: 表格指针高字节寄存器。

TBHD: 表格数据高字节寄存器。

/TO: 看门狗超时标志位。

/TO=1, 上电或执行 CLRWDT 或 SLEEP 指令后。

/TO=0, 看门狗超时。

WDT: 看门狗计时器。

Z: 清零标志。

<b>ADCAR</b>	<b>Add ACC and R with Carry</b>	<b>ADDAR</b>	<b>Add ACC and R</b>
语法	ADCAR R, d	语法	ADDAR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$	操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R + ACC + C \rightarrow dest$	操作	$ACC + R \rightarrow dest$
状态影响	Z, DC, C	状态影响	Z, DC, C
说明	ACC和R带进位加法: 若d="0", 结果存入Acc; 若d="1", 结果存入"R"	说明	ACC和R加法: 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入"R"
周期	1	周期	1
举例	ADCAR R, d 执行指令前: ACC=0x12, R=0x34, C=1, d=1. 执行指令后 R=0x47, ACC=0x12, C=0.	举例	ADDAR R, d 执行指令前: ACC=0x12, R=0x34, C=1, d=1. 执行指令后: R=0x46, ACC=0x12, C=0.

<b>ADCIA</b>	<b>Add ACC and Immediate with Carry</b>	<b>ADDIA</b>	<b>Add ACC and Immediate</b>
语法	ADCIA i	语法	ADDIA i
操作数	$0 \leq i < 255$	操作数	$0 \leq i < 255$
操作	$ACC + i + C \rightarrow ACC$	操作	$ACC + i \rightarrow ACC$
状态影响	Z, DC, C	状态影响	Z, DC, C
说明	ACC和8位立即数带进位加法, 结果存入ACC	说明	ACC和8位立即数加法, 结果存入ACC
周期	1	周期	1
举例	ADCIA i 执行指令前: ACC=0x12, i=0x34, C=1. 执行指令后: ACC=0x47, C=0.	举例	ADDIA i 执行指令前: ACC=0x12, i=0x34, C=1. 执行指令后: ACC=0x46, C=0.

<b>ANDAR</b>	<b>AND ACC and R</b>	<b>BCR</b>	<b>Clear Bit in R</b>
语法	ANDAR R, d	语法	BCR R, bit
操作数	$0 \leq R \leq 63$ . d = 0, 1.	操作数	$0 \leq R \leq 63$ $0 \leq \text{bit} \leq 7$
操作	ACC & R → dest	操作	$0 \rightarrow R[\text{bit}]$
状态影响	Z	状态影响	--
说明	ACC和R做“与”运算；若d=“0”，结果存入ACC；若d=“1”，结果存入“R”	说明	将R寄存器的bit位(0~7)清 0
周期	1	周期	1
举例	ANDAR R, d 执行指令前： ACC=0x5A, R=0xAF, d=1. 执行指令后： R=0x0A, ACC=0x5A, Z=0.	举例	BCR R,B2 执行指令前： R=0x5A, B2=0x3. 执行指令后： R=0x52.
<b>ANDIA</b>	<b>AND Immediate with ACC</b>	<b>BSR</b>	<b>Set Bit in R</b>
语法	ANDIA i	语法	BSR R, bit
操作数	$0 \leq i < 255$	操作数	$0 \leq R \leq 63$ $0 \leq \text{bit} \leq 7$
操作	ACC & i → ACC	操作	$1 \rightarrow R[\text{bit}]$
状态影响	Z	状态影响	--
说明	ACC和 8 位立即数做“与”运算	说明	设置R寄存器的bit位
周期	1	周期	1
举例	ANDIA i 执行指令前： ACC=0x5A, i=0xAF. 执行指令后： ACC=0x0A, Z=0.	举例	BSR R,B2 执行指令前： R=0x5A, B2=0x2. 执行指令后： R=0x5E.

<b>BTRSC</b>	<b>Test Bit in R and Skip if Clear</b>
语法	BTRSC R, bit
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $0 \leq \text{bit} \leq 7$
操作	Skip next instruction, if R[bit] = 0.
状态影响	--
说明	位测试指令，为“0”则跳过下一条指令
周期	1 or 2 (跳过)
举例	BTRSC R, B2 指令 1 指令 2 执行指令前： R=0x5A, B2=0x2. 执行指令后： 由于R[B2]=0，则指令 1 不执行， 程序直接从指令 2 开始执行。

<b>CALL</b>	<b>Call Subroutine</b>
语法	CALL adr
操作数	$0 \leq \text{adr} < 255$
操作	PC + 1 → Top of Stack {PCHBUF, adr} → PC
状态影响	--
说明	子程序调用，首先将返回地址PC+1压入栈顶。然后将 8 位立即地址载入 PC[7:0]，将 PCHBUF[1:0] 载入 PC[9:8]
周期	2
举例	CALL SUB 执行指令前： PC=A0, Stack pointer=1 执行指令后： PC=address of SUB, Stack[1] = A0+1, Stack pointer=2.

<b>BTRSS</b>	<b>Test Bit in R and Skip if Set</b>
语法	BTRSS R, bit
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $0 \leq \text{bit} \leq 7$
操作	Skip next instruction, if R[bit] = 1.
状态影响	--
说明	位测试指令，为“1”则跳过下一条指令
周期	1 or 2 (跳过)
举例	BTRSS R, B2 指令 2 指令 3 执行指令前： R=0x5A, B2=0x3. 执行指令后： 由于R[B2]=1，则指令 2 不执行， 直接从指令 3 开始执行。

<b>CALLA</b>	<b>Call Subroutine</b>
语法	CALLA
操作数	--
操作	PC + 1 → Top of Stack {TBHP, ACC} → PC
状态影响	--
说明	子程序调用。首先将返回地址PC+1压入栈顶，然后将TBHP[1:0] 赋值给 PC[9:8]，将ACC 赋值给PC[7:0]
周期	2
举例	CALLA 执行指令前 TBHP=0x02, ACC=0x34. PC=A0, Stack pointer=1. 执行指令后： PC=0x234, Stack[1]=A0+1, Stack pointer=2.

<b>CLRA</b>	<b>Clear ACC</b>	<b>CLRWDT</b>	<b>Clear Watch-Dog Timer</b>
语法	CLRA	语法	CLRWDT
操作数	--	操作数	--
操作	00h → ACC 1 → Z	操作	00h → WDT, 00h → WDT预分频器 (若开启) 1 → /TO 1 → /PD
状态影响	Z	状态影响	/TO, /PD
说明	ACC清零, Z标志位置“1”	说明	清WDT计数器和预分频器; /TO和/PD标志位置“1”
周期	1	周期	1
举例	CLRA 执行指令前: ACC=0x55, Z=0. 执行指令后: ACC=0x00, Z=1.	举例	CLRWDT 执行指令前: /TO=0 执行指令后: /TO=1
<b>CLRR</b>	<b>Clear R</b>	<b>COMR</b>	<b>Complement R</b>
语法	CLRR R	语法	COMR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$	操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	00h → R 1 → Z	操作	$\sim R \rightarrow \text{dest}$
状态影响	Z	状态影响	Z
说明	寄存器R清零, Z标志位置“1”	说明	R寄存器取补, 结果存入d; d=“0”, 结果存入ACC; d=“1”, 结果存入R
周期	1	周期	1
举例	CLRR R 执行指令前: R=0x55, Z=0. 执行指令后: R=0x00, Z=1.	举例	COMR, d 执行指令前: R=0xA6, d=1, Z=0. 执行指令后: R=0x59, Z=0.

<b>CMPAR</b>	<b>Compare ACC and R</b>	<b>DECR</b>	<b>Decrease R</b>
语法	CMPAR R	语法	DECR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$	操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R - ACC \rightarrow$ (No restore)	操作	$R - 1 \rightarrow dest$
状态影响	Z, C	状态影响	Z
说明	ACC和R比较: 执行ACC-R, 不改变ACC和R的值, 只改变Z和C标志位	说明	R递减, 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R。
周期	1	周期	1
举例	CMPAR R 执行指令前: R=0x34, ACC=12, Z=0, C=0. 执行指令后: R=0x34, ACC=12, Z=0, C=1.	举例	DECR R, d 执行指令前: R=0x01, d=1, Z=0. 执行指令后: R=0x00, Z=1.
<b>DAA</b>	<b>Convert ACC Data Format from Hexadecimal to Decimal</b>	<b>DECRSZ</b>	<b>Decrease R, Skip if 0</b>
语法	DAA	语法	DECRSZ R, d
操作数	--	操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	ACC(hex) $\rightarrow$ ACC(dec)	操作	$R - 1 \rightarrow dest,$ Skip if result = 0
状态影响	C	状态影响	--
说明	将累加器中的16进制数调整为十进制数, 该指令必须紧跟在加法指令后。	说明	R先递减, 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R, 若结果为"0"则跳过下一条指令, 执行NOP指令, 因此这条指令要执行两个周期。
周期	1	周期	1 or 2 (跳过)
举例	ADDAR R,d DAA 执行指令前: ACC=0x28, R=0x25, d=0. 执行指令后: ACC=0x53, C=0.	举例	DECRSZ R, d 指令2 指令3 执行指令前: R=0x1, d=1, Z=0. 执行指令后: R=0x0, Z=1, 操作结果为0, 指令2被跳过。

<b>DISI</b>	<b>Disable Interrupt Globally</b>
语法	DISI
操作数	--
操作	Disable Interrupt, 0 → GIE
状态影响	--
说明	GIE设置为 0，关闭全局中断
周期	1
举例	DISI 执行指令前： GIE=1. 执行指令后： GIE=0.

<b>GOTO</b>	<b>Unconditional Branch</b>
语法	GOTO adr
操作数	$0 \leq \text{adr} < 511$
操作	{PCHBUF, adr} → PC
状态影响	--
说明	无条件短跳转指令，9位立即地址I装入PC<8:0>，PCHBUF[1]装入PC[9]
周期	2
举例	GOTO Level 执行指令前： PC=A0. 执行指令后： PC=address of Level.

<b>ENI</b>	<b>Enable Interrupt Globally</b>
语法	ENI
操作数	--
操作	Enable Interrupt, 1 → GIE
状态影响	--
说明	GIE设置为 1，开启全局中断
周期	1
举例	ENI 执行指令前： GIE=0. 执行指令后： GIE=1.

<b>GOTOA</b>	<b>Unconditional Branch</b>
语法	GOTOA
操作数	--
操作	{TBHP, ACC} → PC
状态影响	--
说明	无条件跳转指令，ACC值装入PC PC<7:0>; TBHP[1:0] 值装入PC<9:8>
周期	2
举例	GOTOA 执行指令前： PC=A0. TBHP=0x02, ACC=0x34. 执行指令后： PC=0x234.

<b>INCR</b>	<b>Increase R</b>
语法	INCR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R + 1 \rightarrow \text{dest}.$
状态影响	Z
说明	R递增, 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R
周期	1
举例	INCR R, d 执行指令前: R=0xFF, d=1, Z=0. 执行指令后: R=0x00, Z=1.

<b>INT</b>	<b>Software Interrupt</b>
语法	INT
操作数	--
操作	$PC + 1 \rightarrow \text{Top of Stack},$ $001h \rightarrow PC$
状态影响	--
说明	软中断指令。首先将返回地址 (PC+1) 压入栈顶, 然后将 001H 的地址装入PC[9:0]。
周期	3
举例	INT 执行指令前: PC=address of INT code. 执行指令后: PC=0x01.

<b>INCRSZ</b>	<b>Increase R, Skip if 0</b>
语法	INCRSZ R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R + 1 \rightarrow \text{dest},$ Skip if result = 0
状态影响	--
说明	R先递增, 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R。若结果为"0"则 跳过下一条指令, 执行NOP指令
周期	1 or 2(skip)
举例	INCRSZ R, d 指令 2 指令 3 执行指令前: R=0xFF, d=1, Z=0. 执行指令后: R=0x00, Z=1, 因结果为 0, 程序跳 过指令 2

<b>IORAR</b>	<b>OR ACC with R</b>
语法	IORAR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$ACC   R \rightarrow \text{dest}$
状态影响	Z
说明	ACC和R做或运算, 若d="0", 结果 存入ACC; 若d="1", 结果存入R
周期	1
举例	IORAR R, d 执行指令前: R=0x50, ACC=0xAA, d=1, Z=0. 执行指令后: R=0xFA, ACC=0xAA, Z=0.

<b>IORIA</b>	<b>OR Immediate with ACC</b>
语法	IORIA i
操作数	$0 \leq i < 255$
操作	ACC   i → ACC
状态影响	Z
说明	ACC和 8 位立即数做或运算，结果存入ACC
周期	1
举例	IORIA i 执行指令前： i=0x50, ACC=0xAA, Z=0. 执行指令后： ACC=0xFA, Z=0.

<b>IOSTR</b>	<b>Move F-page SFR to ACC</b>
语法	IOSTR F
操作数	$0 \leq F \leq 15$
操作	F-page SFR → ACC
状态影响	--
说明	将F页面特殊寄存器的F赋值给ACC
周期	1
举例	IOSTR F 执行指令前： F=0x55, ACC=0xAA. 执行指令后： F=0x55, ACC=0x55.

<b>IOST</b>	<b>Load F-page SFR from ACC</b>
语法	IOST F
操作数	$0 \leq F \leq 15$
操作	ACC → F-page SFR
状态影响	--
说明	将ACC的值赋给F页面特殊寄存器的F
周期	1
举例	IOST F 执行指令前： F=0x55, ACC=0xAA. 执行指令后： F=0xAA, ACC=0xAA.

<b>LCALL</b>	<b>Call Subroutine</b>
语法	LCALL adr
操作数	$0 \leq \text{adr} \leq 1023$
操作	PC + 1 → Top of Stack, adr → PC[9:0]
状态影响	--
说明	长调用子程序。首先将PC+1压入栈顶，然后将 10 位立即数载入PC[9:0]。
周期	2
举例	LCALL SUB 执行指令前： PC=A0, Stack level=1 执行指令后： PC=address of SUB, Stack[1]=A0+1, Stack pointer =2.

<b>LGOTO</b>	<b>Unconditional Branch</b>	<b>MOVIA</b>	<b>Move Immediate to ACC</b>
语法	LGOTO adr	语法	MOVIA i
操作数	$0 \leq \text{adr} \leq 1023$	操作数	$0 \leq i < 255$
操作	$\text{adr} \rightarrow \text{PC}[9:0]$ .	操作	$i \rightarrow \text{ACC}$
状态影响	--	状态影响	--
说明	无条件长跳转, 10位立即数装入PC[9:0]	说明	8位立即数赋值给ACC
周期	2	周期	1
举例	LGOTO Level 执行指令前: PC=A0. 执行指令后: PC=address of Level.	举例	MOVIA i 执行指令前: i=0x55, ACC=0xAA. 执行指令后: ACC=0x55.

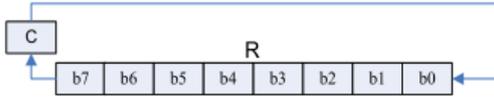
  

<b>MOVAR</b>	<b>Move ACC to R</b>	<b>MOVR</b>	<b>Move to ACC or R</b>
语法	MOVAR R	语法	MOVR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$	操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1$ .
操作	$\text{ACC} \rightarrow R$	操作	$R \rightarrow \text{dest}$
状态影响	--	状态影响	Z
说明	ACC赋值给R	说明	R赋值给d, 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R. 指令执行后, 通过状态标杆位Z检查R是否为0。
周期	1	周期	1
举例	MOVAR R 执行指令前: R=0x55, ACC=0xAA. 执行指令后: R=0xAA, ACC=0xAA.	举例	MOVR R, d 执行指令前: R=0x0, ACC=0xAA, Z=0, d=0. 执行指令后: R=0x0, ACC=0x00, Z=1.

<b>NOP</b>	<b>No Operation</b>	<b>RETIA</b>	<b>Return with Data in ACC</b>
语法	NOP	语法	RETIA i
操作数	--	操作数	$0 \leq i < 255$
操作	No operation.	操作	$i \rightarrow \text{ACC}$ , Top of Stack $\rightarrow$ PC
状态影响	--	状态影响	--
说明	空操作	说明	带参数返回：8 位立即数赋值给 ACC，栈顶地址载入 PC，GIE 标志为 1
周期	1	周期	2
举例	NOP 执行指令前： PC=A0 执行指令后： PC=A0+1	举例	RETIA i 执行指令前： GIE=0, Stack pointer =2, i=0x55, ACC=0xAA. 执行指令后： GIE=1, PC=Stack[2], Stack pointer =1, ACC=0x55.

<b>RETIE</b>	<b>Return from Interrupt and Enable Interrupt Globally</b>	<b>RET</b>	<b>Return from Subroutine</b>
语法	RETIE	语法	RET
操作数	--	操作数	--
操作	Top of Stack $\rightarrow$ PC 1 $\rightarrow$ GIE	操作	Top of Stack $\rightarrow$ PC
状态影响	--	状态影响	--
说明	中断返回，栈顶地址载入 PC 同时使能中断	说明	子程序返回，栈顶载入 PC
周期	2	周期	2
举例	RETIE 执行指令前： GIE=0, Stack level=2. 执行指令后： GIE=1, PC=Stack[2], Stack level =1.	举例	RET 执行指令前： Stack level=2. 执行指令后： PC=Stack[2], Stack level=1.

RLR	Rotate Left R Through Carry
语法	RLR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R[7] \rightarrow C, R[6:0] \rightarrow \text{dest}[7:1],$ $C \rightarrow \text{dest}[0]$
	
状态影响	C
说明	带进位R循环左移: 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R
周期	1
举例	RLR R, d 执行指令前: R=0xA5, d=1, C=0. 执行指令后: R=0x4A, C=1.

RRR	Rotate Right R Through Carry
语法	RRR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$C \rightarrow \text{dest}[7], R[7:1] \rightarrow \text{dest}[6:0],$ $R[0] \rightarrow C$
	
状态影响	C
说明	带进位R循环右移: 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R
周期	1
举例	RRR R, d 执行指令前: R=0xA5, d=1, C=0. 执行指令后: R=0x52, C=1.

SBCAR	Subtract ACC and Carry from R
语法	SBCAR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R + (\sim\text{ACC}) + C \rightarrow \text{dest}$
状态影响	Z, DC, C
说明	R和ACC带借位减法, 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R
周期	1
举例	SBCAR R, d (a) 执行指令前: R=0x05, ACC=0x06, d=1, C=0. 执行指令后: R=0xFE, C=0. (-2) (b) 执行指令前: R=0x05, ACC=0x06, d=1, C=1. 执行指令后: R=0xFF, C=0. (-1) (c) 执行指令前: R=0x06, ACC=0x05, d=1, C=0. 执行指令后: R=0x00, C=1. (-0), Z=1. (d) 执行指令前: R=0x06, ACC=0x05, d=1, C=1. 执行指令后: R=0x1, C=1. (+1)

<b>SBCIA</b>	<b>Subtract ACC and Carry from Immediate</b>	<b>SFUNR</b>	<b>Move S-page SFR from ACC</b>
语法	SBCIA i	语法	SFUNR S
操作数	$0 \leq i < 255$	操作数	$0 \leq S \leq 15$
操作	$i + (\sim\text{ACC}) + C \rightarrow \text{dest}$	操作	S-page SFR $\rightarrow$ ACC
状态影响	Z, DC, C	状态影响	--
说明	常数和ACC带借位减法, 结果存入ACC	说明	读S页面特殊函数寄存器
周期	1	周期	1
举例	SBCIA i (a) 执行指令前: $i=0x05, \text{ACC}=0x06, C=0.$ 执行指令后: $\text{ACC}=0xFE, C=0. (-2)$ (b) 执行指令前: $i=0x05, \text{ACC}=0x06, C=1.$ 执行指令后: $\text{ACC}=0xFF, C=0. (-1)$ (c) 执行指令前: $i=0x06, \text{ACC}=0x05, C=0.$ 执行指令后: $\text{ACC}=0x00, C=1. (-0), Z=1.$ (d) 执行指令前: $i=0x06, \text{ACC}=0x05, C=1.$ 执行指令后: $\text{ACC}=0x1, C=1. (+1)$	举例	SFUNR S 执行指令前: $S=0x55, \text{ACC}=0xAA.$ 执行指令后: $S=0x55, \text{ACC}=0x55.$
<b>SFUN</b>	<b>Load S-page SFR from ACC</b>	<b>SLEEP</b>	<b>Enter Halt Mode</b>
语法	SFUN S	语法	SLEEP
操作数	$0 \leq S \leq 15$	操作数	--
操作	ACC $\rightarrow$ S-page SFR	操作	00h $\rightarrow$ WDT, 00h $\rightarrow$ WDT prescaler 1 $\rightarrow$ /TO 0 $\rightarrow$ /PD
状态影响	--	状态影响	/TO, /PD
说明	写S页面特殊函数寄存器	说明	WDT和0分频器清零。/TO标志为0, /PD清零, IC进入睡眠。
周期	1	周期	1
举例	SFUN S 执行指令前: $S=0x55, \text{ACC}=0xAA.$ 执行指令后: $S=0xAA, \text{ACC}=0xAA.$	举例	SLEEP 执行指令前: $/PD=1, /TO=0.$ 执行指令后: $/PD=0, /TO=1.$

<b>SUBAR</b>	<b>Subtract ACC from R</b>
语法	SUBAR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R - ACC \rightarrow dest$
状态影响	Z, DC, C
说明	R 减去Acc, 若d="0", 结果存入Acc; 若d="1", 结果存入R
周期	1
举例	SBCAR R, d (a) 执行指令前: R=0x05, ACC=0x06, d=1. 执行指令后: R=0xFF, C=0. (-1) (b) 执行指令前: R=0x06, ACC=0x05, d=1. 执行指令后: R=0x01, C=1. (+1)

<b>SWAPR</b>	<b>Swap High/Low Nibble in R</b>
语法	SWAPR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$R[3:0] \rightarrow dest[7:4].$ $R[7:4] \rightarrow dest[3:0]$
状态影响	--
说明	寄存器半字节交换, 若d="0", 结果存入ACC; 若d="1", 结果存入R
周期	1
举例	SWAPR R, d 执行指令前: R=0xA5, d=1. 执行指令后: R=0x5A.

<b>SUBIA</b>	<b>Subtract ACC from Immediate</b>
语法	SUBIA i
操作数	$0 \leq i < 255$
操作	$i - ACC \rightarrow ACC$
状态影响	Z, DC, C
说明	常数减ACC, 结果存入ACC
周期	1
举例	SUBIA i (a) 执行指令前: i=0x05, ACC=0x06. 执行指令后: ACC=0xFF, C=0. (-1) (b) 执行指令前: i=0x06, ACC=0x05, d=1. 执行指令后: ACC=0x01, C=1. (+1)

<b>TABLEA</b>	<b>Read ROM data</b>
语法	TABLEA
操作数	--
操作	ROM data{ TBHP, ACC } [7:0] $\rightarrow ACC$ ROM data{TBHP, ACC} [13:8] $\rightarrow TBHD.$
状态影响	--
说明	ROM查表指令, 高字节存入TBH, 低字节存入ACC
周期	2
举例	TABLEA 执行指令前: TBHP=0x02, CC=0x34. TBHD=0x01. ROM data[0x234]= 0x35AA 执行指令后: TBHD=0x35, ACC=0xAA.

<b>T0MD</b>	<b>Load ACC to T0MD</b>
语法	T0MD
操作数	--
操作	ACC → T0MD
状态影响	--
说明	写T0 模式寄存器
周期	1
举例	T0MD 执行指令前: T0MD=0x55, ACC=0xAA. 执行指令后: T0MD=0xAA.

<b>XORAR</b>	<b>Exclusive-OR ACC with R</b>
语法	XORAR R, d
操作数	$0 \leq R \leq 63$ $d = 0, 1.$
操作	$ACC \oplus R \rightarrow dest$
状态影响	Z
说明	ACC和R做“异或”运算, 若d=“0”, 结果存入ACC; 若d=“1”, 结果存入R
周期	1
举例	XORAR R, d 执行指令前: R=0xA5, ACC=0xF0, d=1. 执行指令后: R=0x55.

<b>T0MDR</b>	<b>Move T0MD to ACC</b>
语法	T0MDR
操作数	--
操作	T0MD → ACC
状态影响	--
说明	读T0 模式寄存器
周期	1
举例	T0MDR 执行指令前: T0MD=0x55, ACC=0xAA. 执行指令后: ACC=0x55.

<b>XORIA</b>	<b>Exclusive-OR Immediate with ACC</b>
语法	XORIA i
操作数	$0 \leq i < 255$
操作	$ACC \oplus i \rightarrow ACC$
状态影响	Z
说明	Acc和常数做“异或”运算, 若d=“0”, 结果存入Acc; 若d=“1”, 结果存入R
周期	1
举例	XORIA i 执行指令前: i=0xA5, ACC=0xF0. 执行指令后: ACC=0x55.



		2. Slow (I_LRC/E_LXT) (低速振荡)		
22	Input Schmitt Trigger (输入施密特触发)	1. Enable (开启)	2. Disable (0.5VDD)	(关闭)
23	Input High Voltage (VIH) (输入高电压 (VIH) )	1. 0.7V <sub>DD</sub>	2. 0.5 V <sub>DD</sub>	
24	Input Low Voltage (VIL) (输入低电压 (VIL) )	1. 0.3 V <sub>DD</sub>	2. 0.2 V <sub>DD</sub>	
25	PWM2 output PWM2 输出	1. PA4	2. PB2	
26	PWM4 output PWM4 输出	1. PA3	2. PA7	3. Disable

注：红色标识MC804不做选择

## 7. 电气特性

### 7.1 MC804 最大绝对值

符号	参数	额定值	单位
V <sub>DD</sub> - V <sub>SS</sub>	电源电压	-0.5 ~ +6.0	V
V <sub>IN</sub>	输入电压	V <sub>SS</sub> -0.3V ~ V <sub>DD</sub> +0.3	V
TOP	运行温度	-40 ~ +85	°C
TST	储存温度	-40 ~ +125	°C

### 7.2 直流电气特性

#### 7.2.1 NY8B062E 电气特性参数

(所有参考F<sub>INST</sub> = F<sub>HOSC</sub> /4, F<sub>HOSC</sub> =16MHz@I\_HRC, WDT 开启, 环境温度 T<sub>A</sub>=25°C, 除其他指定说明外。)

符号	参数	VDD	最小值	典型值	最大值	单位	条件
V <sub>DD</sub>	工作电压		3.0		5.5	V	F <sub>INST</sub> =20MHz @ I_HRC/2
			2.2				F <sub>INST</sub> =20MHz @ I_HRC/4
			2.7				F <sub>INST</sub> =16MHz @ I_HRC/2
			2.0				F <sub>INST</sub> =16MHz @ I_HRC/4
			2.0				F <sub>INST</sub> =8MHz @ I_LRC/4 & I_LRC/2
			1.6				F <sub>INST</sub> =4MHz @ I_LRC/4 & I_LRC/2
			1.6				F <sub>INST</sub> =32KHz @ I_LRC/4 & I_LRC/2
V <sub>IH</sub>	输入高电压	5V	4.0	--	--	V	RSTb (0.8 V <sub>DD</sub> )
		3V	2.4	--	--		
		5V	3.5	--	--	V	所有I/O引脚, EX_CKIO/1, INT0/1 CMOS 选项 (0.7 V <sub>DD</sub> )
		3V	2.1	--	--		
		5V	2.5	--	--	V	所有I/O引脚, EX_CKIO/1 TTL 选项 (0.5 V <sub>DD</sub> )
		3V	1.5	--	--		

V <sub>IL</sub>	输入低电压	5V	--	--	1.0	V	RSTb (0.2V <sub>DD</sub> )
		3V	--	--	0.6		
		5V	--	--	1.5	V	所有I/O引脚, EX_CKIO/1, INT0/1 CMOS 选项 (0.2 V <sub>DD</sub> )
		3V	--	--	0.9		
		5V	--	--	1.0	V	所有I/O引脚, EX_CKIO/1 TTL 选项 (0.2 V <sub>DD</sub> )
		3V	--	--	0.6		
I <sub>OH</sub>	输出高推电流 (小电流)	5V	--	18	--	mA	V <sub>OH</sub> =4.0V
		3V	--	10	--		V <sub>OH</sub> =2.0V
I <sub>OL</sub>	低输出灌电流 (小电流)	5V	--	26	--	mA	V <sub>OL</sub> =1.0V
		3V	--	16	--		
	输出低灌电流 (一般电流)	5V	--	26	--	mA	V <sub>OL</sub> =1.0V
		3V	--	16	--		
I <sub>IR</sub>	IR 灌电流	5V	--	43	--	mA	V <sub>OL</sub> =1.0V, Normal IR
		3V	--	28	--		
I <sub>OP</sub>	工作电流	正常模式					
		5V	--	1.7	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =20MHz @ I_HRC/2& E_XT/2
		3V	--	0.7	--		
		5V	--	1.4	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =20MHz @ I_HRC/4& E_XT/4
		3V	--	0.5	--		
		5V	--	1.6	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =16MHz @ I_HRC/2& E_XT/2
		3V	--	0.6	--		
		5V	--	1.3	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =16MHz @ I_HRC/4& E_XT/4
		3V	--	0.5	--		
		5V	--	1.3	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =8MHz @ I_HRC/2& E_XT/2
		3V	--	0.5	--		
		5V	--	1.1	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =8MHz @ I_HRC/4& E_XT/4
		3V	--	0.4	--		
		5V	--	1.1	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =4MHz @ I_HRC/2& E_XT/2
		3V	--	0.4	--		
		5V	--	1.0	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =4MHz @ I_HRC/4& E_XT/4
		3V	--	0.4	--		
		5V	--	1.0	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =1MHz @ I_HRC/2& E_XT/2
		3V	--	0.3	--		
		5V	--	1.0	--	mA	F <sub>HOSC</sub> =1MHz @ I_HRC/4& E_XT/4
		3V	--	0.3	--		
		慢速模式					
		5V	--	11	--	uA	F <sub>HOSC</sub> disabled, F <sub>LOSC</sub> =32KHz @ I_LRC/2
		3V	--	6.1	--		
5V	--	11	--	uA	F <sub>HOSC</sub> disabled, F <sub>LOSC</sub> =32KHz @ E_LXT/2		
3V	--	4.9	--				
5V	--	7.3	--	uA	F <sub>HOSC</sub> disabled, F <sub>LOSC</sub> =32KHz @ I_LRC/4		
3V	--	4.3	--				
5V	--	8.5	--	uA	F <sub>HOSC</sub> disabled, F <sub>LOSC</sub> =32KHz @ E_LXT/4		
3V	--	3.6	--				

I <sub>STB</sub>	待机电流	5V	--	3.6	--	uA	待机模式, F <sub>HOSC</sub> disabled, F <sub>LOSC</sub> =32KHz @ I <sub>LRC</sub> /4
		3V	--	2.6	--		
I <sub>HALT</sub>	睡眠电流	5V	--	--	0.5	uA	睡眠模式, 禁止WDT
		3V	--	--	0.2		
		5V	--	--	5.0	uA	睡眠模式, 禁止WDT
		3V	--	--	3.0		
R <sub>PH</sub>	上拉电阻	5V	--	50	--	kΩ	上拉电阻 (不包括PA5)
		3V	--	100	--		
		5V	--	85	--	kΩ	上拉电阻 (PA5)
		3V	--	85	--		
R <sub>PL</sub>	下拉电阻	5V	--	50	--	kΩ	下拉电阻
		3V	--	100	--		

### 7.2.2 I<sub>4</sub>\_TOUCH 电气特性参数

电气参数 T<sub>A</sub> = 25°C

特性	符号	条件		最小值	典型值	最大值	单位
工作电压	V <sub>DD</sub>			2.5		5.5	V
电流损耗	I <sub>DD</sub>	V <sub>DD</sub> =5.0V	正常模式		0.73		mA
		V <sub>DD</sub> =3V			0.50		mA
上电初始化时间	T <sub>ini</sub>				200		ms
感应管脚电容范围	C <sub>in</sub>					2.5*C <sub>dc</sub> <sup>1</sup>	
OUT0~OUT3输出电阻	Z <sub>o</sub>	delta C <sub>in</sub> > 0.2pF			50		Ohm
		delta C <sub>in</sub> < 0.2pF			10K		
OUT0~OUT3输出灌电流	I <sub>sk</sub>	V <sub>DD</sub> =5V				10.0	mA
最小检测电容	delta_C <sub>in</sub>	CDC=15pf			0.2		pF

注: <sup>1</sup> 如果感应管脚寄生电容超过2.5倍的C<sub>dc</sub>电容, 芯片不能正常工作 (绝大多数情况无需考虑这个限制)

### 7.3 OSC 特性

(测量条件V<sub>DD</sub>, T<sub>A</sub> 温度等于程序条件)

参数	最小值	典型是	最大值	单位	条件
烧录座的I <sub>LRC</sub> 偏差			±1	%	烧录座直接安装在烧录器上。
烧录机台的I <sub>LRC</sub> 偏差			±3	%	正确设置烧录机台的条件。
烧录机台的I <sub>LRC</sub> 偏差			±8	%	

## 7.4 比较器/ LVD 电气特性

( $V_{DD} = 5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = 25^\circ C$  除其他指定说明外)

符号	参数	最小值	典型是	最大值	单位	条件
$V_{IVR}$	比较器输入电压范围	0	--	5	V	$F_{HOSC} = 1MHz$
$T_{ENO}$	比较器启动等待时间	--	20	--	us	$F_{HOSC} = 1MHz$
$I_{CO}$	比较器电流消耗	--	135	--	uA	$F_{HOSC} = 1MHz$ , P2V mode
$I_{LVD}$	LVD电流消耗	--	150	--	uA	$F_{HOSC} = 1MHz$ , LVD=4.3V
$E_{LVD}$	LVD电压误差	--	--	3	%	$F_{HOSC} = 1MHz$ , LVD=4.3V

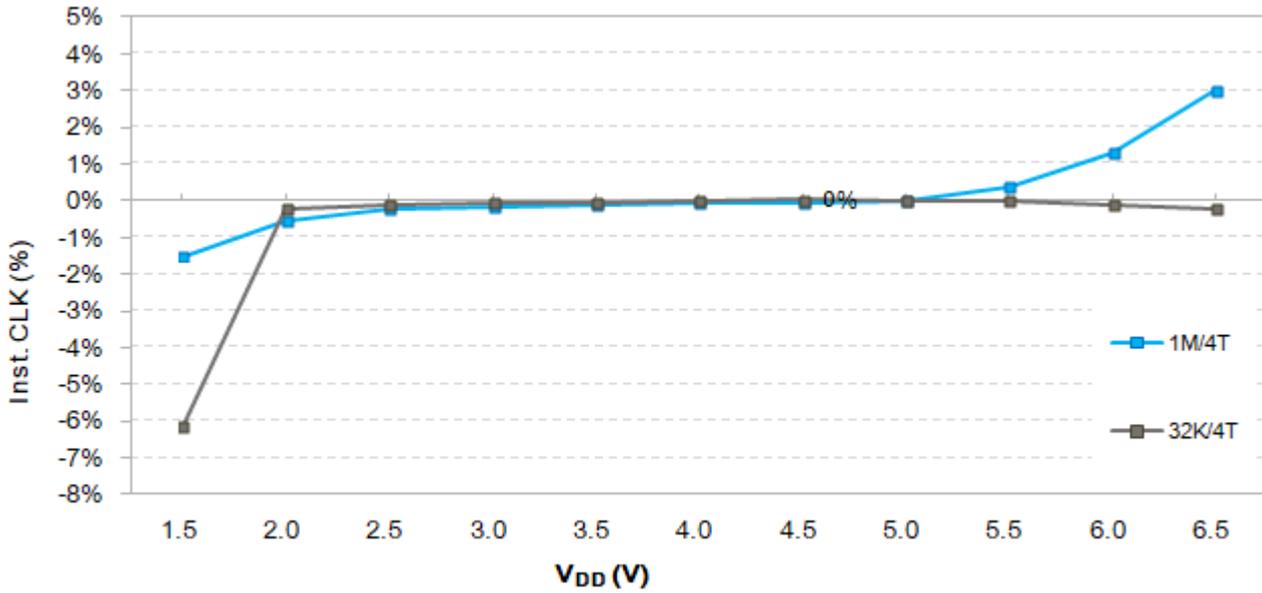
## 7.5 ADC 电气特性

( $V_{DD} = 5V$ ,  $V_{SS} = 0V$ ,  $T_A = 25^\circ C$  除其他指定说明外)

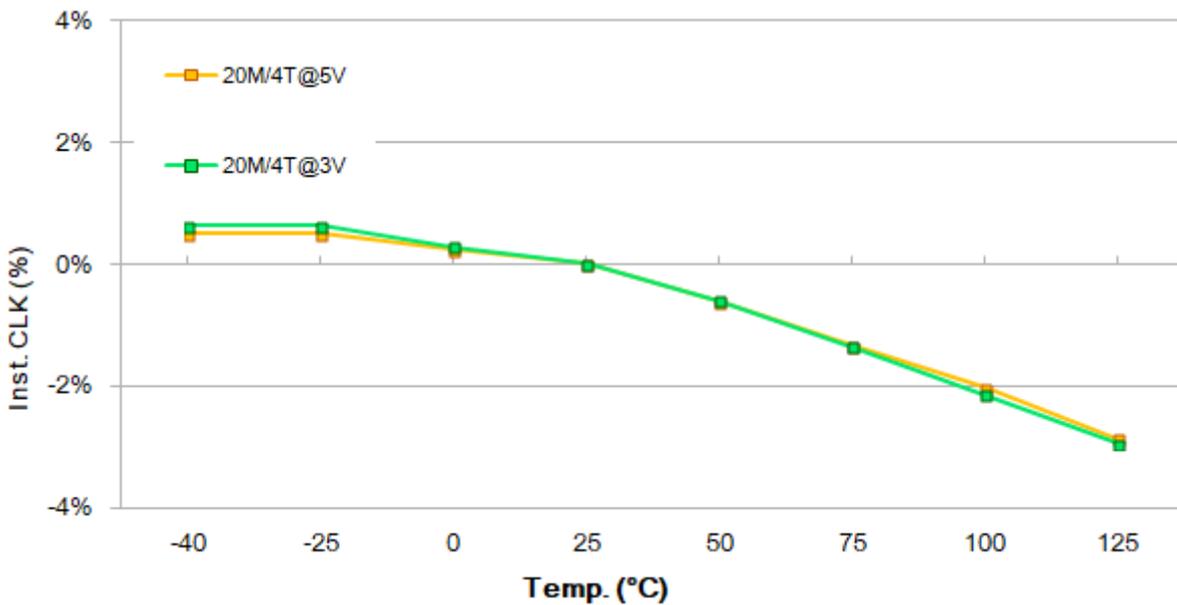
符号	参数	最小值	典型是	最大值	单位	条件
$V_{REFH}$	模拟参考电压范围	2V	--	$V_{DD}$	V	外部参考电压
$V_{REF4}$	内部参考电压4V, $V_{DD} = 5V$	3.96	4	4.04	V	
$V_{REF3}$	内部参考电压3V, $V_{DD} = 5V$	2.97	3	3.03	V	
$V_{REF2}$	内部参考电压2V, $V_{DD} = 5V$	1.98	2	2.02	V	
$V_{REF}$	内部参考电压 $V_{DD}$ , $V_{DD} = 5V$	--	$V_{DD}$	--	V	
	内部参考电压	$V_{REF} + 0.5$	--	--	V	最小供电电压
	ADC模拟输入电压	0	--	$V_{REFH}$	V	
$I_{op(ADC)}$	ADC电流消耗	--	0.5	--	mA	
ADCLK	ADC时钟频率	32K	--	1M	Hz	
ADCYCLE	ADC转换时间周期	16	--		1/ADCLK	SHCLK=2 ADC clock
ADCsample	ADC 转换率	--	--	125	K/sec	$V_{DD} = 5V$
DNL	非线性微分误差	$\pm 1$	--	--	LSB	$V_{DD} = 5V$ , AVREFH=5V, FADSMP=62.5K
INL	非线性积分误差	$\pm 2$	--	--	LSB	
NMC	无缺码分辨率	10	11	12	Bits	

## 7.6 特性曲线图

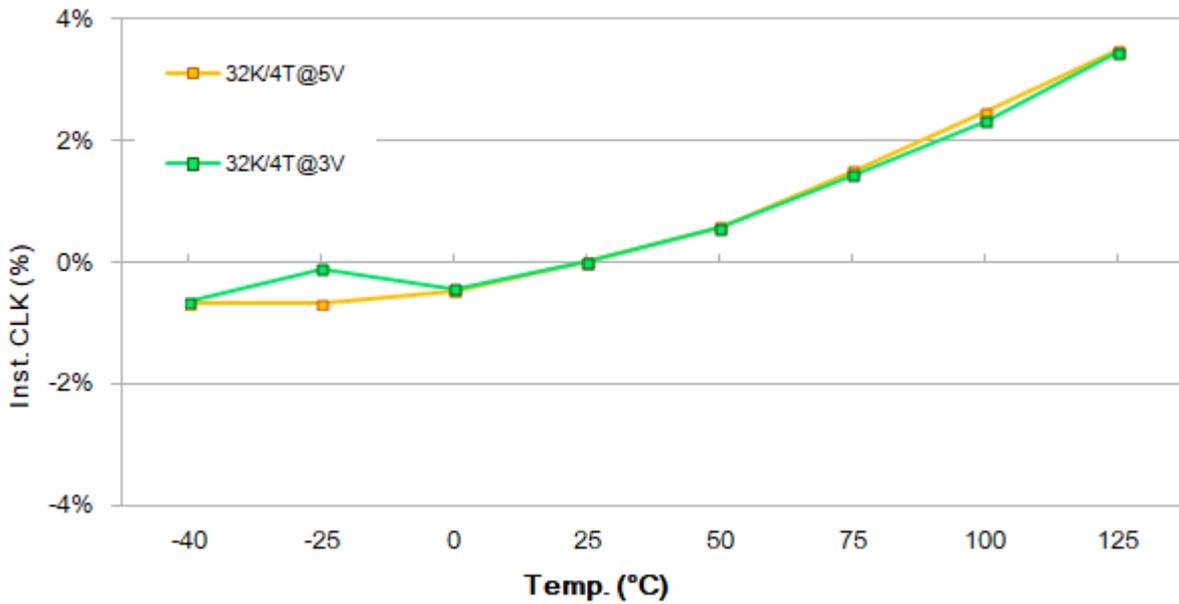
### 7.6.1 高速 RC 振荡频率(L\_HRC)及低速 RC 振荡频率(L\_LRC)与电源电压(VDD)曲线图



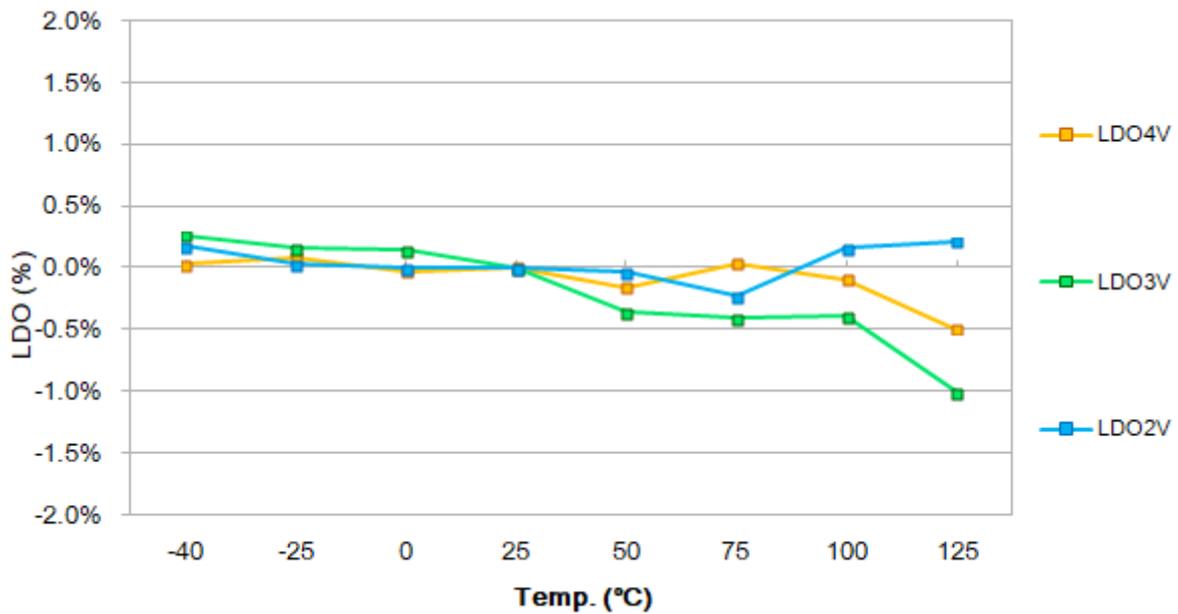
### 7.6.2 高速 RC 振荡频率(L\_HRC)与温度曲线图



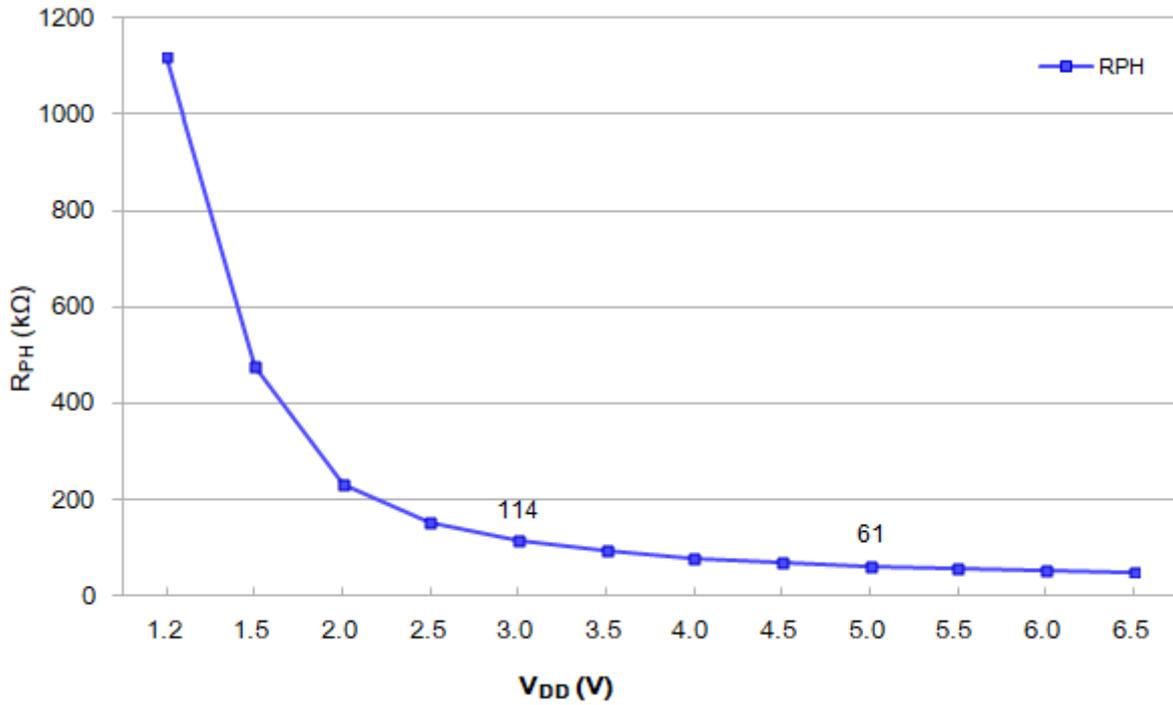
### 7.6.3 低速 RC 振荡频率(LLRC)与温度曲线图



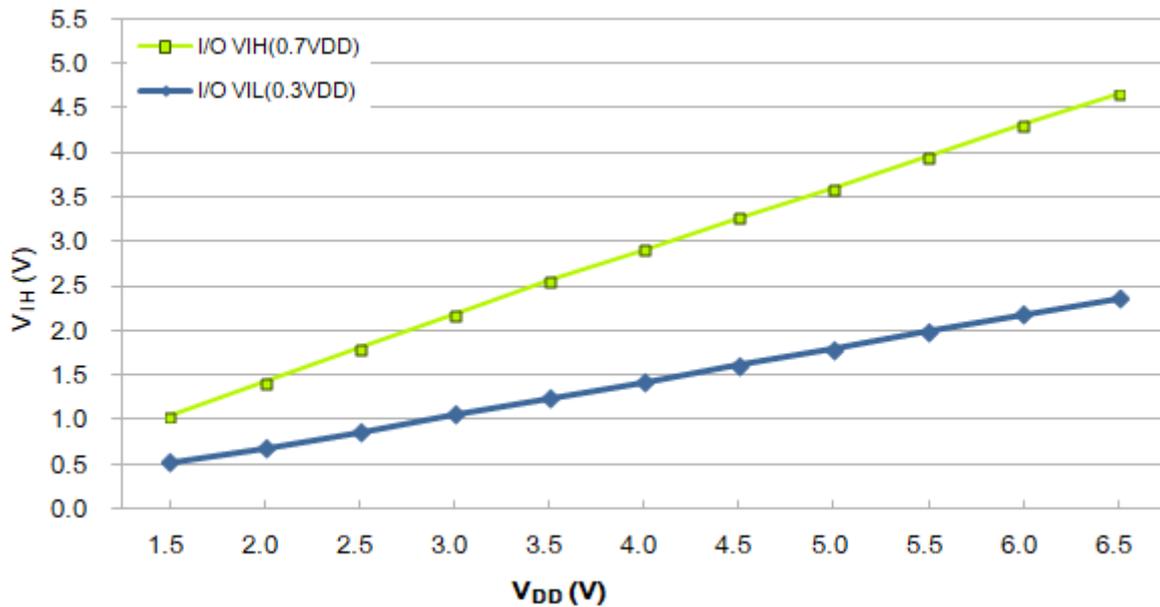
### 7.6.4 内部参考电压 LDO 与温度曲线图

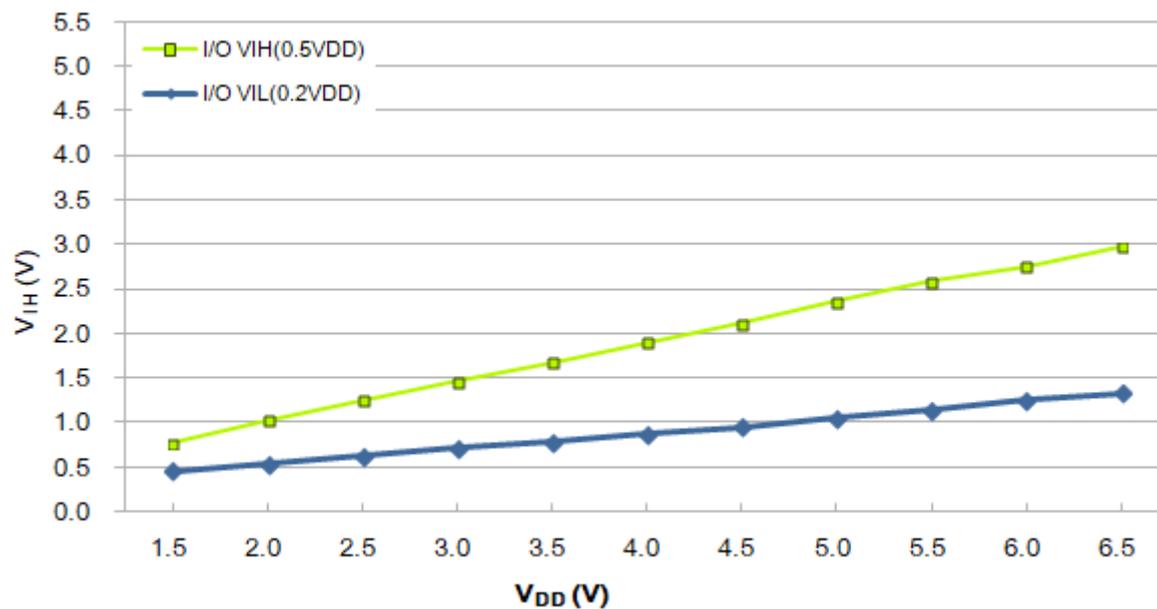
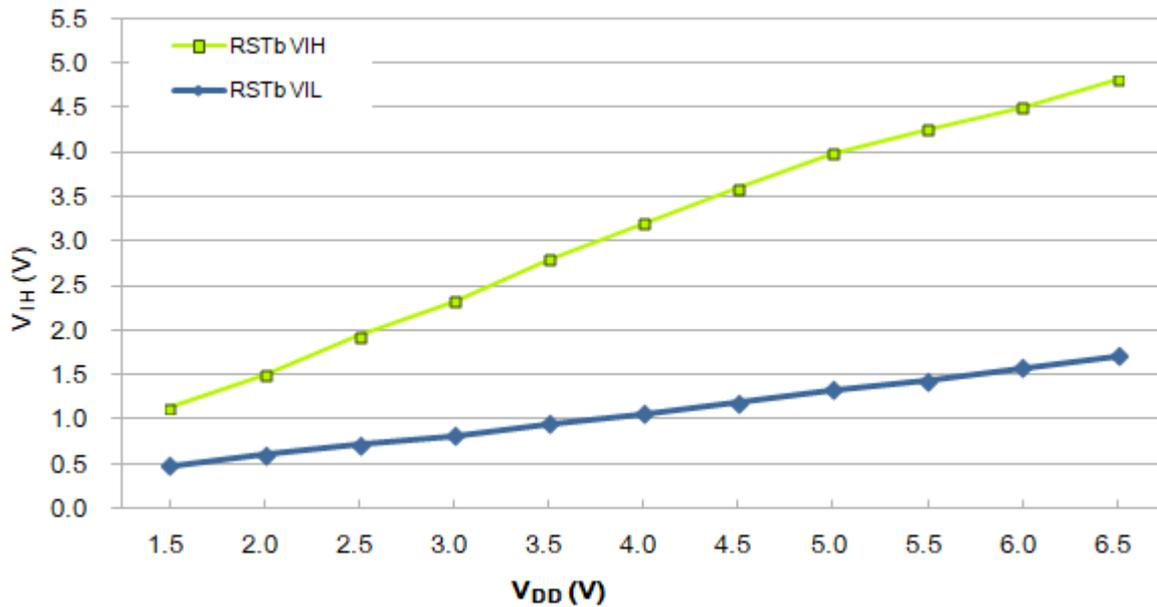


### 7.6.5 内部上拉电阻与电源电压(VDD) 曲线图



### 7.6.6 VIH/VIL 与电源电压(VDD) 曲线图



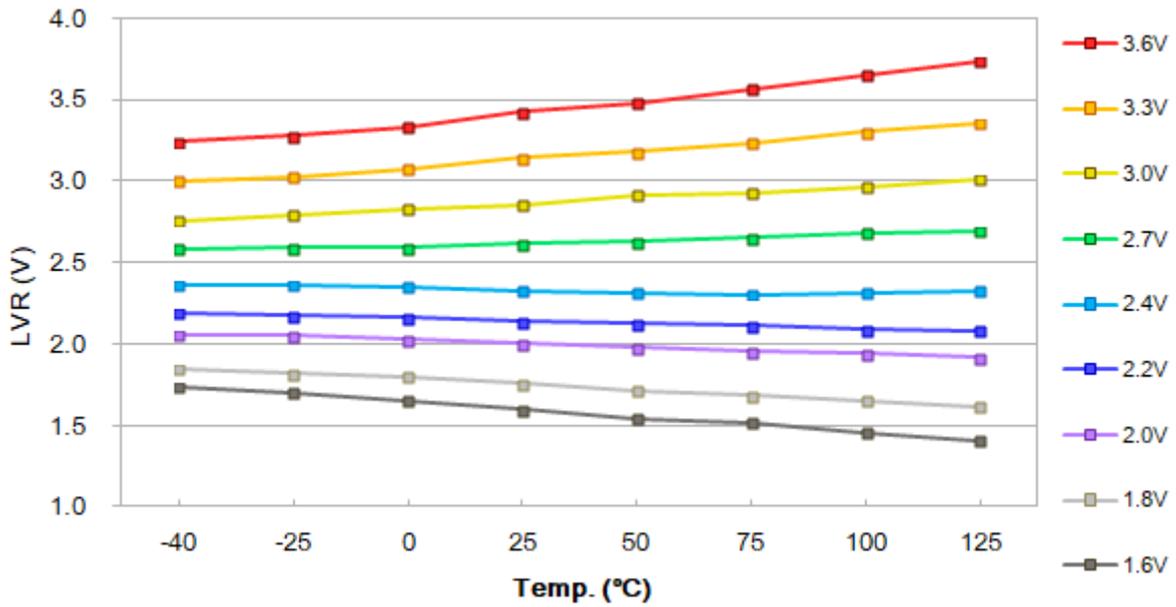


## 7.7 建议工作电压

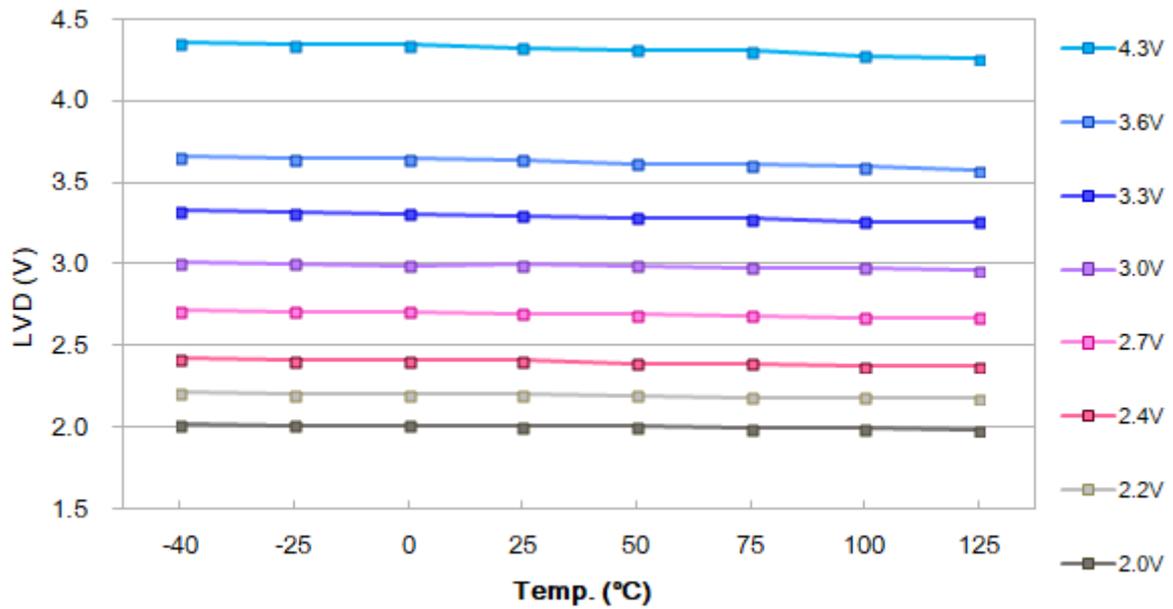
建议工作电压（温度范围：-40 °C ~ +85 °C）

频率	最小电压	最大电压	LVR : 默认值 (25 °C)	LVR : 建议值 (-40 °C ~ +85 °C)
20M/2T	3.3V	5.5V	3.6V	3.6V
16M/2T	3.0V	5.5V	3.3V	3.6V
20M/4T	2.2V	5.5V	2.2V	2.7V
16M/4T	2.0V	5.5V	2.2V	2.4V
8M/2T	2.0V	5.5V	2.2V	2.4V
≅4M(2T or 4T)	1.8V	5.5V	2.0V	2.2V

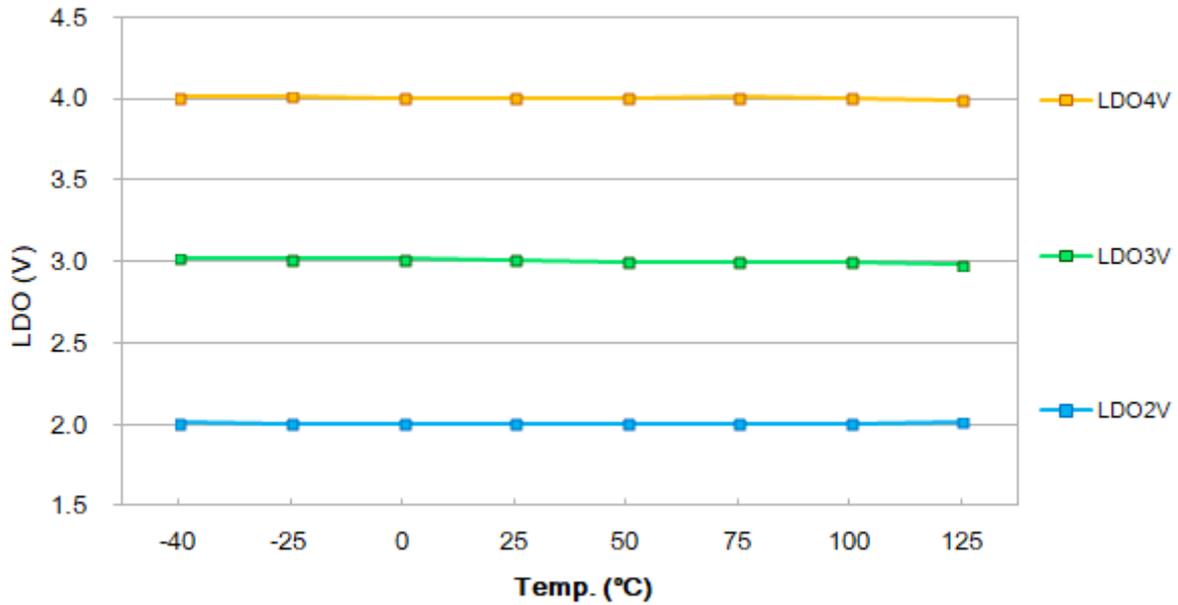
### 7.8 LVR 电压与温度曲线图



### 7.9 LVD 电压与温度曲线图



## 7.10 LDO 与温度曲线图



## 8. 应用参考

### 8.1 应用电路

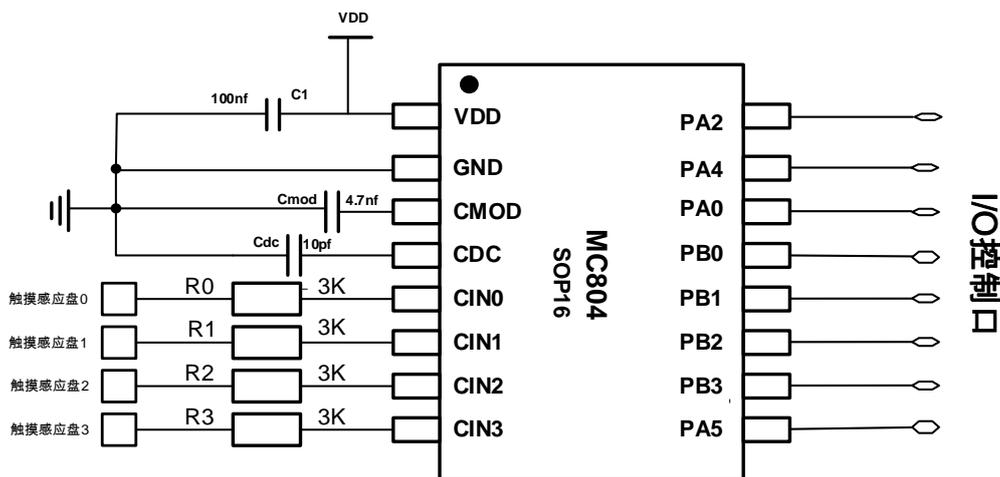


图 8-1 : 应用电路

注意事项:

1. **Cmod**是电荷收集电容, 通常取值范围在1nf~10nf, 典型值是4.7nf。
2. **Cdc**是灵敏度电容, 取值范围是最小5pf, 最大100pf, 电容取值越小, 灵敏度越高。

## 9. 封装尺寸 (SOP16)

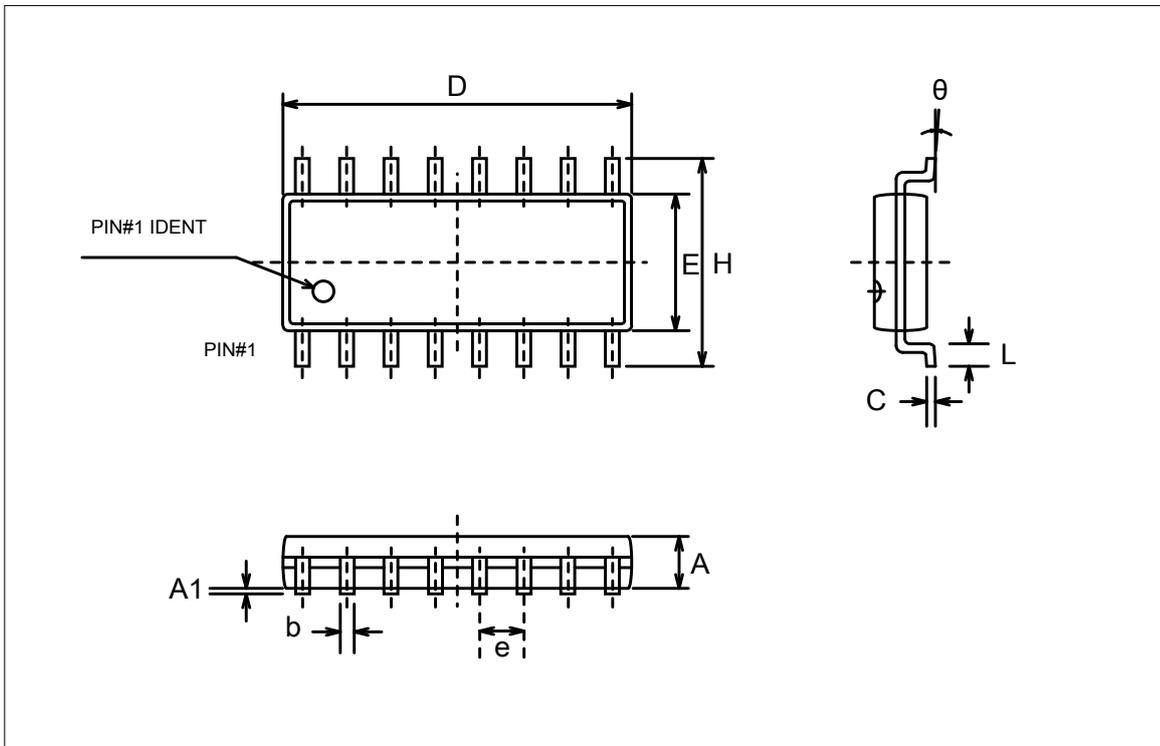


图 9-1: SOP16封装示例

Symbol	Dimensions In Millimeters			Dimensions In Inches		
	Min	Nom	Max	Min	Nom	Max
A	1.30	1.50	1.70	0.051	0.059	0.067
A1	0.06	0.16	0.26	0.002	0.006	0.010
b	0.30	0.40	0.55	0.012	0.016	0.022
C	0.15	0.25	0.35	0.006	0.010	0.014
D	9.70	10.00	10.30	0.382	0.394	0.406
E	3.75	3.95	4.15	.0148	0.156	0.163
e	--	1.27	--	--	0.050	--
H	5.70	6.00	6.30	0.224	0.236	0.248
L	0.45	0.65	0.85	0.018	0.026	0.033
$\theta$	0°	--	8°	0°	--	8°

单击下面可查看定价，库存，交付和生命周期等信息

[>>ICman\(厦门晶尊微\)](#)