



1 特性

- n 基于 8051 指令流水线结构的 8 位单片机
- n Flash ROM: 64K 字节
- n RAM: 内部 256 字节, 外部 2816 字节
LCD RAM: 39 字节
- n 工作电压: 2.4V-3.6V
18 个 I/O 单独由 VDDIO 供电(2.4V-5.5V)
- n 振荡器:
晶体谐振器: 32.768kHz
内部振荡器: 内建 PLL=9.8304MHz
- n 46 个 CMOS 双向 I/O 管脚
- n I/O 内建输入口上拉电阻
- n 3 个 16 位定时器/计数器 T0, T1 和 T2
- n 中断源:
 - 定时器 0, 定时器 1, 定时器 2
 - 外部中断 1, 2, 3
 - EUART0, EUART1, EUART2
 - HSEC, LPD, TWI
 - ADC, PWM
- n 4 通道 10 位模数转换器(ADC), 内建比较功能
- n TWI (主模式)
- n EUART0, EUART1 (内建 IR), EUART2
- n 在系统编程 (ISP)
- n 实时时钟 (小于 3 ppm = 0.26s/d)
- n 自动切换电池供电实时时钟
- n 2 路 12 位 PWM
- n LCD 驱动器:
 - 4 x 39 段 (1/4 占空比 1/3 偏置)
 - 8 级对比度软件调节
- n 内建低电压检测功能 (LPD)
- n 内建低电压复位功能(LVR) (代码选项)
LVR 电压: 2.4V
- n 看门狗定时器(WDT)
- n 内建振荡器预热计数器
- n CPU 机器周期:
一个振荡周期
- n 支持省电运行模式: :
 - 空闲模式
 - 高级空闲模式
 - 掉电模式
- n 低功耗
- n 封装: LQFP64

2 概述

SH79F6431 是一颗低功耗高性能 8 位芯片, 片内集成 LCD 驱动、实时时钟和加强 8051 核等功能。

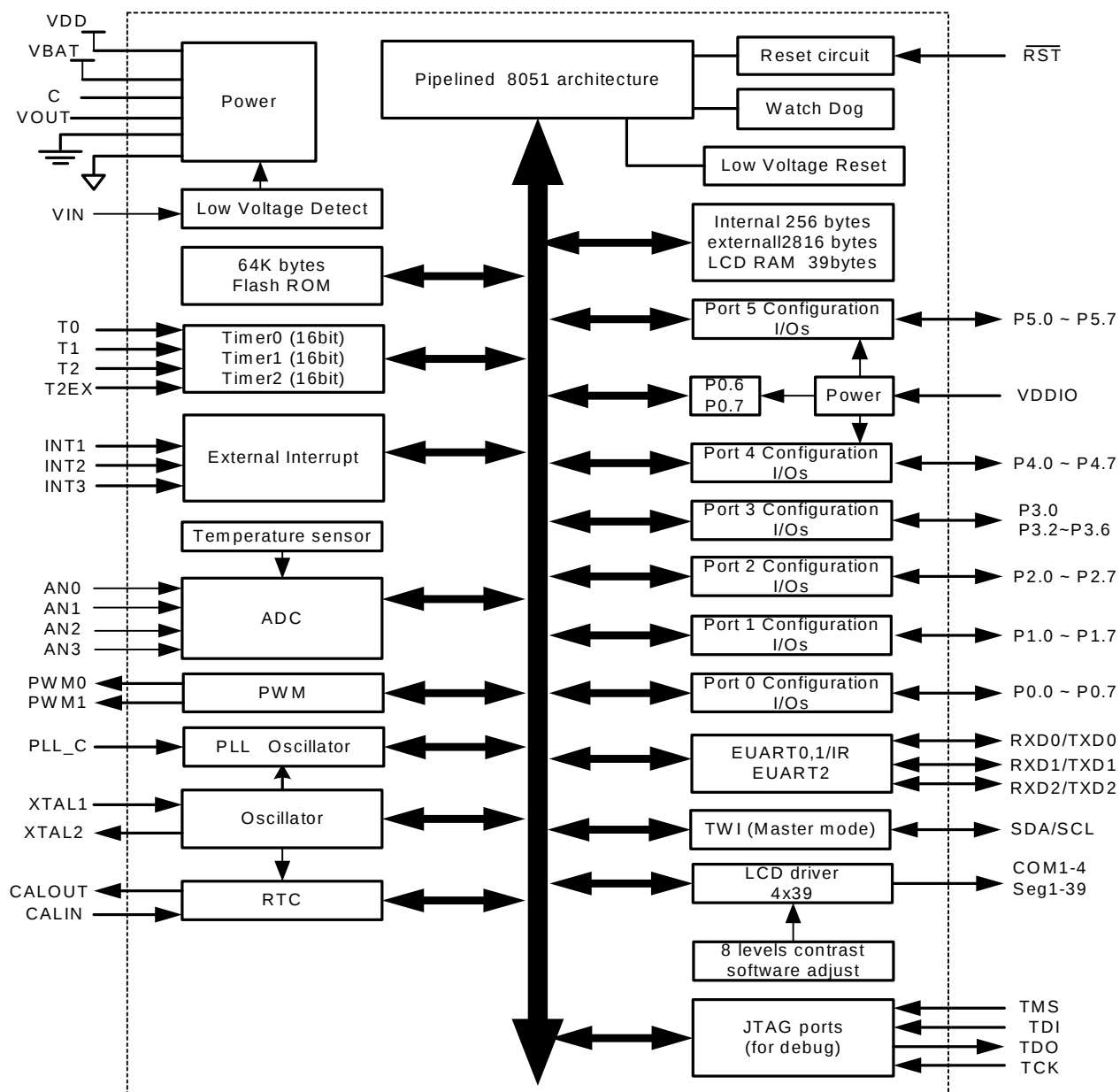
SH79F6431 内嵌加强 8051 核, 具有高速高效率特性。在同样振荡频率下, 较之传统的 8051 芯片它具有运行更快速的优越特性。保留了标准 8051 芯片的大部分特性。这些特性包括内置 256 字节 RAM 和 2 个 16 位定时器/计数器, 3 个 UART, 外部中断 INT1。此外, SH79F6431 还集成了外部 2816 字节 RAM(不包括 LCD RAM), 2 路 12 位 PWM 输出, 外部中断 INT2 和 INT3, 可兼容 8052 芯片的 16 位定时器/计数器 (Timer2) 和适合存储程序和数据的 64K 字节 flash。

SH79F6431 不仅集成了如 EUART、IR、TWI 等标准通讯模块, 此外还集成了实时时钟、LCD 驱动器、ADC 等模块。

为了达到高可靠性和低功耗, SH79F6431 内建 PLL 时钟, 看门狗定时器, 低电压复位功能和低电压检测功能。此外 SH79F6431 还提供了 2 种供电模式和 3 种低功耗省电模式。

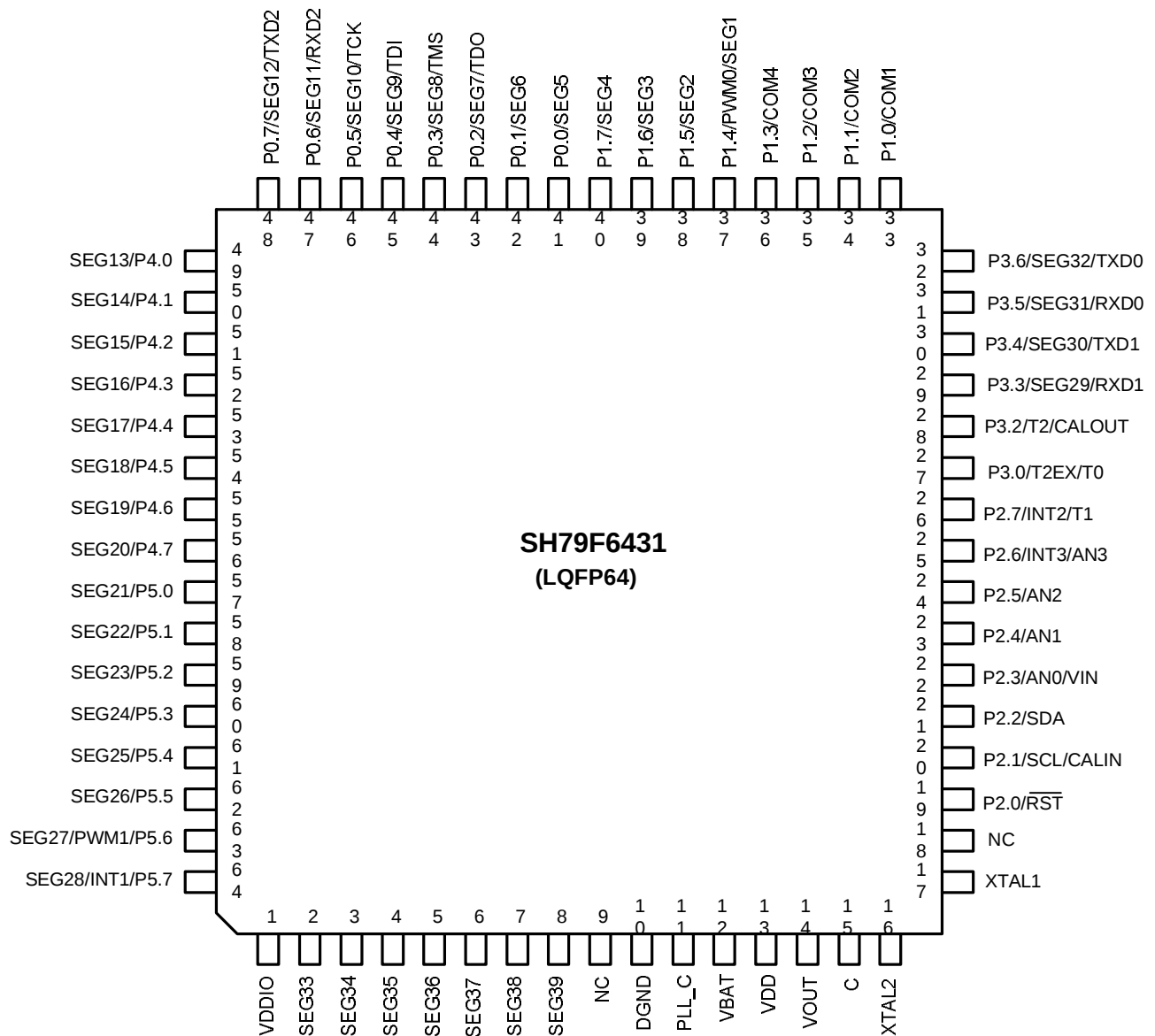


3 方框图





4 引脚配置



引脚配置图

注意:

引脚命名中, 写在最外侧的引脚功能具有最高优先级, 最内侧的引脚功能具有最低优先级 (参见引脚配置图, 例如 CALOUT /T2/P3.2, CALOUT 优先级最高, T2 次之, P3.2 最低)。当一个引脚被高优先级的功能占用时, 即使低优先级功能被允许, 也不能作为低优先级功能的引脚。只有当软件禁止引脚的高优先级功能, 相应引脚才能被释放作为低优先级端口使用。



引脚功能

引脚编号	引脚命名	默认功能	引脚编号	引脚命名	默认功能
1	VDDIO	-----	33	COM1/P1.0	P1.0
2	SEG33	SEG33	34	COM2/P1.1	P1.1
3	SEG34	SEG34	35	COM3/P1.2	P1.2
4	SEG35	SEG35	36	COM4/P1.3	P1.3
5	SEG36	SEG36	37	SEG1/PWM0/P1.4	P1.4
6	SEG37	SEG37	38	SEG2/P1.5	P1.5
7	SEG38	SEG38	39	SEG3/P1.6	P1.6
8	SEG39	SEG39	40	SEG4/P1.7	P1.7
9	NC	-----	41	SEG5/P0.0	P0.0
10	DGND	-----	42	SEG6/P0.1	P0.1
11	PLL_C	-----	43	TDO/SEG7/P0.2	P0.2
12	VBAT	-----	44	TMS/SEG8/P0.3	P0.3
13	V _{DD}	-----	45	TDI/SEG9/P0.4	P0.4
14	VOUT	-----	46	TCK/SEG10/P0.5	P0.5
15	C	-----	47	RXD2/SEG11/P0.6	P0.6
16	XTAL2	-----	48	TXD2/SEG12/P0.7	P0.7
17	XTAL1	-----	49	SEG13/P4.0	P4.0
18	NC	-----	50	SEG14/P4.1	P4.1
19	P2.0/RST	RST	51	SEG15/P4.2	P4.2
20	CALIN/SCL/P2.1	P2.1	52	SEG16/P4.3	P4.3
21	SDA/P2.2	P2.2	53	SEG17/P4.4	P4.4
22	VIN/AN0/P2.3	VIN	54	SEG18/P4.5	P4.5
23	AN1/P2.4	P2.4	55	SEG19/P4.6	P4.6
24	AN2/P2.5	P2.5	56	SEG20/P4.7	P4.7
25	AN3/INT3/P2.6	P2.6	57	SEG21/P5.0	P5.0
26	T1/INT2/P2.7	P2.7	58	SEG22/P5.1	P5.1
27	T0/T2EX/P3.0	P3.0	59	SEG23/P5.2	P5.2
28	CALOUT/T2/P3.2	P3.2	60	SEG24/P5.3	P5.3
29	RXD1/SEG29/P3.3	P3.3	61	SEG25/P5.4	P5.4
30	TXD1/SEG30/P3.4	P3.4	62	SEG26/P5.5	P5.5
31	RXD0/SEG31/P3.5	P3.5	63	SEG27/PWM1/P5.6	P5.6
32	TXD0/SEG32/P3.6	P3.6	64	SEG28/INT1/P5.7	P5.7



5 引脚描述

引脚描述

Pin	Type	Description
PORT		
P0.0 – P0.7	I/O	8 位双向 I/O 端口 (P0.6,P0.7 由 VDDIO 脚提供工作电压)
P1.0 – P1.7	I/O	8 位双向 I/O 端口
P2.0 – P2.7	I/O	8 位双向 I/O 端口
P3.0, P3.2 – P3.6	I/O	6 位双向 I/O 端口
P4.0 – P4.7	I/O	8 位双向 I/O 端口 (由 VDDIO 脚提供工作电压)
P5.0 – P5.7	I/O	8 位双向 I/O 端口 (由 VDDIO 脚提供工作电压)
Timer		
T0	I	Timer0 外部输入或比较输出
T1	I	Timer1 外部输入或比较输出
T2	I/O	Timer2 外部输入/波特率时钟输出
T2EX	I	Timer2 重载/捕捉/方向控制
EUART		
RXD0	I/O	EUART0 数据输入/输出引脚
TXD0	O	EUART0 数据输出引脚
RXD1	I/O	EUART1 数据输入/输出引脚
TXD1	O	EUART1 数据输出引脚
RXD2	I/O	EUART2 数据输入/输出引脚
TXD2	O	EUART2 数据输出引脚
TWI		
SDA	I/O	TWI 串行数据线 (开漏)
SCL	O	TWI 串行时钟线 (开漏)
LCD 控制器		
COM1 - COM4	O	LCD Com 信号输出脚
SEG1 – SEG32	O	LCD Segment 信号输出脚
ADC		
AN0-AN3	I	ADC 输入通道
RTC		
CALOUT	O	补偿时钟输出引脚
CALIN	I	校准时钟输入引脚
PWM		
PWM0	O	PWM0 输出引脚
PWM1	O	PWM1 输出引脚
中断、复位、时钟、电源		
INT1 – INT3	I	外部中断 1、2、3
RST	I	该引脚上保持 10us 以上的低电平, CPU 将复位。由于有内建 30k Ω 上拉电阻连接到 VOUT, 所以仅接一个外部电容即可实现上电复位。
XTAL1	I	低频振荡器输入
XTAL2	O	低频振荡器输出
PLL_C	P	内建 PLL 外部电容连接脚
DGND	P	数字接地
V _{DD}	P	电源
VOUT	P	电源输出 (由开关选择 V _{DD} 或 VBAT 输出), 提供数字电路电源。
VBAT	P	电池输入



SH79F6431

VDDIO	P	I/O 电源 (47-64 引脚供电电源)
编程接口		
TDO (SEG7)	O	调试接口: 测试数据输出
TMS (SEG8)	I	调试接口: 测试模式选择
TDI (SEG9)	I	调试接口: 测试数据输入
TCK (SEG10)	I	调试接口: 测试时钟输入
注意: 当 SEG7-SEG10 作为调试接口时, SEG7-SEG10 的原有功能被限制。		
稳压源		
C	O	内部稳压源输出 (外接 47 μ F 电容)
外部电压		
VIN	I	外部电压输入



6 SFR 映像

SH79F6431 内置 256 字节的直接寻址寄存器,包括通用数据存储器 and 特殊功能存储器 (SFR), SH79F6431 的 SFR 有以下几种:

CPU 内核寄存器:	ACC, B, PSW, SP, DPL, DPH
CPU 内核增强寄存器:	AUXC, DPL1, DPH1, INSCON, XPAGE
电源和时钟控制寄存器:	PCON, SUSLO, PASLO
LPD 寄存器:	LPDCON
Flash 寄存器:	IB_OFFSET, XPAGE, IB_DATA, IB_CON1, IB_CON2, IB_CON3, IB_CON4, IB_CON5
ISP 控制寄存器:	ISPCON, ISPLO, FLASHCON
数据页面控制寄存器:	XPAGE
硬件看门狗定时器寄存器:	RSTSTAT
中断寄存器:	IEN0, IEN1, IPH0, IPL0, IPH1, IPL1, EXF0
I/O 端口寄存器:	P0, P1, P2, P3, P4, P0PCR, P1CR, P2CR, P3CR, P4CR, P0PCR, P1PCR, P2PCR, P3PCR, P4PCR, P2OS, P5, P5CR, P5PCR
Timer 寄存器:	TCON1, TCON, TMOD, TL0, TH0, TL1, TH1, T2CON, T2MOD, EXF0, TL2, TH2, RCAP2L, RCAP2H
EUART0 寄存器:	PCON, SCON, SBUF, SADDR, SADEN, SBRTH, SBRTL
EUART1 寄存器:	SCON1, SBUF1, SADDR1, SADEN1, SBRTH1, SBRTL1
EUART2 寄存器:	SCON2, SBUF2, SADDR2, SADEN2, SBRTH2, SBRTL2
IR 寄存器:	IRCON
TWI 寄存器:	TWICON, TWIDAT
ADC 寄存器:	ADCON, ADT, ADCH, ADDL, ADDH
LCD 寄存器:	LCDCON, LCDCON1, P1SS, P0SS, P4SS, P5SS, P3SS
PLL 寄存器:	CLKCON
RTC 寄存器:	RTCCON, RTCDAT, SEC, MIN, HR, DAY, MTH, YR, DOW, RTCT
PWM 寄存器:	PWM0CON, PWM0PH, PWM0PL, PWM0DH, PWM0DL, PWM1CON, PWM1PH, PWM1PL, PWM1DH, PWM1DL
ISP 控制寄存器:	ISPCON, ISPLO, FLASHCON



SH79F6431

CPU 核 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ACC	E0H	累加器	00000000	ACC.7	ACC.6	ACC.5	ACC.4	ACC.3	ACC.2	ACC.1	ACC.0
B	F0H	B 寄存器	00000000	B.7	B.6	B.5	B.4	B.3	B.2	B.1	B.0
AUXC	F1H	C 寄存器	00000000	C.7	C.6	C.5	C.4	C.3	C.2	C.1	C.0
PSW	D0H	程序状态字	00000000	CY	AC	F0	RS1	RS0	OV	F1	P
SP	81H	堆栈指针	00001111	SP.7	SP.6	SP.5	SP.4	SP.3	SP.2	SP.1	SP.0
DPL	82H	数据指针 1 低位 字节	00000000	DPL0.7	DPL0.6	DPL0.5	DPL0.4	DPL0.3	DPL0.2	DPL0.1	DPL0.0
DPH	83H	数据指针 1 高位 字节	00000000	DPH0.7	DPH0.6	DPH0.5	DPH0.4	DPH0.3	DPH0.2	DPH0.1	DPH0.0
DPL1	84H	数据指针 2 低位 字节	00000000	DPL1.7	DPL1.6	DPL1.5	DPL1.4	DPL1.3	DPL1.2	DPL1.1	DPL1.0
DPH1	85H	数据指针 2 高位 字节	00000000	DPH1.7	DPH1.6	DPH1.5	DPH1.4	DPH1.3	DPH1.2	DPH1.1	DPH1.0
INSCON	86H	数据指针选择	---00-0	-	-	-	-	DIV	MUL	-	DPS

数据存储页 SFR

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
XPAGE	F7H	flash 页寄存器	00000000	XPAGE.7	XPAGE.6	XPAGE.5	XPAGE.4	XPAGE.3	XPAGE.2	XPAGE.1	XPAGE.0

电源和时钟控制 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PCON	87H	电源控制	00000000	SMOD	SSTAT	SSTAT1	SIDL	GF1	GF0	PD	IDL
SUSLO	8EH	省电模式控制	00000000	SUSLO.7	SUSLO.6	SUSLO.5	SUSLO.4	SUSLO.3	SUSLO.2	SUSLO.1	SUSLO.0
PASLO	E7H	电源切换控制	00000000	PASLO.7	PASLO.6	PASLO.5	PASLO.4	PASLO.3	PASLO.2	PASLO.1	PASLO.0

LPD 控制 SFR

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
LPDCON	B3H	LPD 控制寄存 器	100*00-*	LPDEN	FVIN	LPDIF	VOUTS	FVDD	LPDS	-	AUTOS

*注: LPDCON 初始值根据不同类型的复位而不同。



Flash 控制 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_OFFSET	FBH	编程地址偏移寄存器	00000000	IB_OFF SET.7	IB_OFF SET.6	IB_OFF SET.5	IB_OFF SET.4	IB_OFF SET.3	IB_OFF SET.2	IB_OFF SET.1	IB_OFF SET.0
IB_DATA	FCH	编程用数据寄存器	00000000	IB_DATA.7	IB_DATA.6	IB_DATA.5	IB_DATA.4	IB_DATA.3	IB_DATA.2	IB_DATA.1	IB_DATA.0
IB_CON1	F2H	SSP 操作模式选择寄存器	00000000	IB_CON1.7	IB_CON1.6	IB_CON1.5	IB_CON1.4	IB_CON1.3	IB_CON1.2	IB_CON1.1	IB_CON1.0
IB_CON2	F3H	SSP 流程控制控制寄存器 1	---0000	-	-	-	-	IB_CON2.3	IB_CON2.2	IB_CON2.1	IB_CON2.0
IB_CON3	F4H	SSP 流程控制控制寄存器 2	---0000	-	-	-	-	IB_CON3.3	IB_CON3.2	IB_CON3.1	IB_CON3.0
IB_CON4	F5H	SSP 流程控制控制寄存器 3	---0000	-	-	-	-	IB_CON4.3	IB_CON4.2	IB_CON4.1	IB_CON4.0
IB_CON5	F6H	SSP 流程控制控制寄存器 4	---0000	-	-	-	-	IB_CON5.3	IB_CON5.2	IB_CON5.1	IB_CON5.0

ISP控制SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ISPCON	A6H	ISP 控制寄存器	00000000	ISPCON.7	ISPCON.6	ISPCON.5	ISPCON.4	ISPCON.3	ISPCON.2	ISPCON.1	ISPCON.0
ISPLO	A5H	ISP 保护寄存器	00000000	ISPLO.7	ISPLO.6	ISPLO.5	ISPLO.4	ISPLO.3	ISPLO.2	ISPLO.1	ISPLO.0
FLASHCON	A7H	Flash 控制寄存器	0-----0	SWRF	-	-	-	-	-	-	FAC

WDT SFR

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
RSTSTAT	B1H	看门狗定时器控制寄存器	*_*_*_*000	WDOF	-	PORF	LVRF	CLRF	WDT.2	WDT.1	WDT.0

*注: RSTSTAT 初始值根据不同类型的复位而不同。

时钟控制 SFR

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
CLKCON	B2H	系统时钟选择	111-00--	32K_SPDUP	CLKS1	CLKS0	-	PLLON	FS2	-	-



SH79F6431

中断 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IEN0	A8H	中断允许控制 0	0000000-	EA	EADC	ET2	ES	ET1	EX1	ET0	-
IEN1	A9H	中断允许控制 1	0000000-	ELPD	ETWI	EPWM	ES1	EHSEC	EX3	EX2	-
IPL0	B8H	中断优先权控制低 位 0	-000000-	-	PADCL	PT2L	PSL	PT1L	PX1L	PT0L	-
IPH0	B4H	中断优先权控制高 位 0	-000000-	-	PADCH	PT2H	PSH	PT1H	PX1H	PT0H	-
IPL1	B9H	中断优先权控制低 位 1	0000000-	PLPDL	PTWIL	PPWML	PS1L	PHSECL	PX3L	PX2L	-
IPH1	B5H	中断优先权控制高 位 1	0000000-	PLPDH	PTWIH	PPWMH	PS1H	PHSECH	PX3H	PX2H	-

端口 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P0	80H	8 位端口 0	00000000	P0.7	P0.6	P0.5	P0.4	P0.3	P0.2	P0.1	P0.0
P1	90H	8 位端口 1	00000000	P1.7	P1.6	P1.5	P1.4	P1.3	P1.2	P1.1	P1.0
P2	A0H	8 位端口 2	00000000	P2.7	P2.6	P2.5	P2.4	P2.3	P2.2	P2.1	P2.0
P3	B0H	8 位端口 3	-00000-0	-	P3.6	P3.5	P3.4	P3.3	P3.2	-	P3.0
P4	C0H	8 位端口 4	00000000	P4.7	P4.6	P4.5	P4.4	P4.3	P4.2	P4.1	P4.0
P5	F8H	8 位端口 5	00000000	P5.7	P5.6	P5.5	P5.4	P5.3	P5.2	P5.1	P5.0
P0CR	E1H	端口 0 输入/输出方 向控制	00000000	P0CR.7	P0CR.6	P0CR.5	P0CR.4	P0CR.3	P0CR.2	P0CR.1	P0CR.0
P1CR	E2H	端口 1 输入/输出方 向控制	00000000	P1CR.7	P1CR.6	P1CR.5	P1CR.4	P1CR.3	P1CR.2	P1CR.1	P1CR.0
P2CR	E3H	端口 2 输入/输出方 向控制	00000000	P2CR.7	P2CR.6	P2CR.5	P2CR.4	P2CR.3	P2CR.2	P2CR.1	P2CR.0
P3CR	E4H	端口 3 输入/输出方 向控制	-00000-0	-	P3CR.6	P3CR.5	P3CR.4	P3CR.3	P3CR.2	-	P3CR.0
P4CR	E5H	端口 4 输入/输出方 向控制	00000000	P4CR.7	P4CR.6	P4CR.5	P4CR.4	P4CR.3	P4CR.2	P4CR.1	P4CR.0
P5CR	E6H	端口 5 输入/输出方 向控制	00000000	P5CR.7	P5CR.6	P5CR.5	P5CR.4	P5CR.3	P5CR.2	P5CR.1	P5CR.0
P0PCR	E9H	端口 0 内部上拉允 许	00000000	P0PCR.7	P0PCR.6	P0PCR.5	P0PCR.4	P0PCR.3	P0PCR.2	P0PCR.1	P0PCR.0
P1PCR	EAH	端口 1 内部上拉允 许	00000000	P1PCR.7	P1PCR.6	P1PCR.5	P1PCR.4	P1PCR.3	P1PCR.2	P1PCR.1	P1PCR.0
P2PCR	EBH	端口 2 内部上拉允 许	00000--0	P2PCR.7	P2PCR.6	P2PCR.5	P2PCR.4	P2PCR.3	P2PCR.2	P2PCR.1	P2PCR.0
P3PCR	ECH	端口 3 内部上拉允 许	-00000-0	-	P3PCR.6	P3PCR.5	P3PCR.4	P3PCR.3	P3PCR.2	-	P3PCR.0
P4PCR	EDH	端口 4 内部上拉允 许	00000000	P4PCR.7	P4PCR.6	P4PCR.5	P4PCR.4	P4PCR.3	P4PCR.2	P4PCR.1	P4PCR.0
P5PCR	EEH	端口 5 内部上拉允 许	00000000	P5PCR.7	P5PCR.6	P5PCR.5	P5PCR.4	P5PCR.3	P5PCR.2	P5PCR.1	P5PCR.0
P2OS	EFH	端口模式选择寄存 器	-----00-	-	-	-	-	-	P2OS.2	P2OS.1	-



SH79F6431

定时器 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TCON	88H	定时器/计数器 0 和 1 控制	000000--	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	-	-
TMOD	89H	定时器/计数器 0 和 1 模式	00000000	GATE1	C/T 1	M11	M10	GATE0	C/T 0	M01	M00
TL0	8AH	定时器/计数器 0 低位字节	00000000	TL0.7	TL0.6	TL0.5	TL0.4	TL0.3	TL0.2	TL0.1	TL0.0
TH0	8CH	定时器/计数器 0 高位字节	00000000	TH0.7	TH0.6	TH0.5	TH0.4	TH0.3	TH0.2	TH0.1	TH0.0
TL1	8BH	定时器/计数器 1 低位字节	00000000	TL1.7	TL1.6	TL1.5	TL1.4	TL1.3	TL1.2	TL1.1	TL1.0
TH1	8DH	定时器/计数器 1 高位字节	00000000	TH1.7	TH1.6	TH1.5	TH1.4	TH1.3	TH1.2	TH1.1	TH1.0
T2CON	C8H	定时器/计数器 2 控制	00--0000	TF2	EXF2	-	-	EXEN2	TR2	C/T 2	CP/RL 2
T2MOD	C9H	定时器/计数器 2 模式	000---00	SSTAT2	ESU1	ESU2	-	-	-	T2OE	DCEN
RCAP2L	CAH	定时器/计数器 2 重载/截获低位字 节	00000000	RCAP 2L.7	RCAP 2L.6	RCAP 2L.5	RCAP 2L.4	RCAP 2L.3	RCAP 2L.2	RCAP 2L.1	RCAP 2L.0
RCAP2H	CBH	定时器/计数器 2 重载/截获高位字 节	00000000	RCAP 2H.7	RCAP 2H.6	RCAP 2H.5	RCAP 2H.4	RCAP 2H.3	RCAP 2H.2	RCAP 2H.1	RCAP 2H.0
TL2	CCH	定时器/计数器 2 低位字节	00000000	TL2.7	TL2.6	TL2.5	TL2.4	TL2.3	TL2.2	TL2.1	TL2.0
TH2	CDH	定时器/计数器 2 高位字节	00000000	TH2.7	TH2.6	TH2.5	TH2.4	TH2.3	TH2.2	TH2.1	TH2.0
TCON1	CEH	Timer 0 时钟选择 寄存器	-00-0000	-	TCLKS1	TCLKS0	-	TCLKP1	TCLKP0	TC1	TC0

EUART0 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PCON	87H	电源和串行控制	00000000	SMOD	SSTAT	SSTAT1	SIDL	GF1	GF0	PD	IDL
SCON	98H	串行控制	00000000	SM0/FE	SM1/RXOV	SM2/TXCOL	REN	TB8	RB8	TI	RI
SBUF	99H	串行数据缓冲器	00000000	SBUF.7	SBUF.6	SBUF.5	SBUF.4	SBUF.3	SBUF.2	SBUF.1	SBUF.0
SADDR	9AH	从属地址	00000000	SADDR.7	SADDR.6	SADDR.5	SADDR.4	SADDR.3	SADDR.2	SADDR.1	SADDR.0
SADEN	9BH	从属地址掩码	00000000	SADEN.7	SADEN.6	SADEN.5	SADEN.4	SADEN.3	SADEN.2	SADEN.1	SADEN.0
SBRTH	9CH	波特率发生器高 7 位	00000000	SBRTEN	SBRT0.14	SBRT0.13	SBRT0.12	SBRT0.11	SBRT0.10	SBRT0.9	SBRT0.8
SBRTL	9DH	波特率发生器底 7 位	00000000	SBRT0.7	SBRT0.6	SBRT0.5	SBRT0.4	SBRT0.3	SBRT0.2	SBRT0.1	SBRT0.0

IR SFR

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IRCON	A1H	IR 控制	00000000	IRON	IRF6	IRF5	IRF4	IRF3	IRF2	IRF1	IRF0



EUART1 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PCON	87H	电源和串行控制	00000000	SMOD	SSTAT	SSTAT1	SIDL	GF1	GF0	PD	IDL
SCON1	D8H	串行 1 控制	00000000	SM10/FE1	SM11/RXOV1	SM12/TXCOL1	REN1	TB18	RB18	TI1	RI1
SBUF1	D9H	串行 1 数据缓冲器	00000000	SBUF1.7	SBUF1.6	SBUF1.5	SBUF1.4	SBUF1.3	SBUF1.2	SBUF1.1	SBUF1.0
SADDR1	DAH	从属地址 1	00000000	SADDR1.7	SADDR1.6	SADDR1.5	SADDR1.4	SADDR1.3	SADDR1.2	SADDR1.1	SADDR1.0
SADEN1	DBH	从属地址 1 掩码	00000000	SADEN1.7	SADEN1.6	SADEN1.5	SADEN1.4	SADEN1.3	SADEN1.2	SADEN1.1	SADEN1.0
SBRTH1	91H	波特率发生器高 7 位	00000000	SBRTEN1	SBRT1.14	SBRT1.13	SBRT1.12	SBRT1.11	SBRT1.10	SBRT1.9	SBRT1.8
SBRTL1	92H	波特率发生器底 7 位	00000000	SBRT1.7	SBRT1.6	SBRT1.5	SBRT1.4	SBRT1.3	SBRT1.2	SBRT1.1	SBRT1.0

EUART2 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SCON2	A2H	串行 1 控制	00000000	SM20/FE2	SM21/RXOV2	SM22/TXCOL2	REN2	TB28	RB28	TI2	RI2
SBUF2	A3H	串行 1 数据缓冲器	00000000	SBUF2.7	SBUF2.6	SBUF2.5	SBUF2.4	SBUF2.3	SBUF2.2	SBUF2.1	SBUF2.0
SADDR2	A4H	从属地址 1	00000000	SADDR2.7	SADDR2.6	SADDR2.5	SADDR2.4	SADDR2.3	SADDR2.2	SADDR2.1	SADDR2.0
SADEN2	ACH	从属地址 1 掩码	00000000	SADEN2.7	SADEN2.6	SADEN2.5	SADEN2.4	SADEN2.3	SADEN2.2	SADEN2.1	SADEN2.0
SBRTH2	BAH	波特率发生器高 7 位	00000000	SBRTEN2	SBRT2.14	SBRT2.13	SBRT2.12	SBRT2.11	SBRT2.10	SBRT2.9	SBRT2.8
SBRTL2	8FH	波特率发生器底 7 位	00000000	SBRT2.7	SBRT2.6	SBRT2.5	SBRT2.4	SBRT2.3	SBRT2.2	SBRT2.1	SBRT2.0

TWI SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TWICON	BBH	TWI 控制寄存器	00000000	TWIEN	TWIIF	STA	STO	RVOK	ACK	BR1	BR0
TWIDAT	BCH	TWI 数据寄存器	00000000	TWID7	TWID6	TWID5	TWID4	TWID3	TWID2	TWID1	TWID0

ADC 和比较器 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ADCON	93H	ADC 控制	000-0000	ADON	ADCIF	EC	-	SCH2	SCH1	SCH0	GO/DONE
ADT	94H	ADC 定时控制	000-0000	TADC2	TADC1	TADC0	-	TS3	TS2	TS1	TS0
ADCH	95H	ADC 信道配置	----0000	-	-	-	-	CH3	CH2	CH1	CH0
ADDL	96H	ADC 数据低位字节	-----00	-	-	-	-	-	-	A1	A0
ADDH	97H	ADC 数据高位字节	00000000	A9	A8	A7	A6	A5	A4	A3	A2

**LCD SFRs**

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
LCDCON1	AAH	LCD 对比度控制 寄存器	0000-000	FCMOD	RLCD	FCCTL1	FCCTL0	-	CONTR2	CONTR1	CONTR0
LCDCON	ABH	LCD 控制寄存器	0---00--	LCDON	-	-	-	MOD1	MOD0	-	-
P1SS	ADH	P1 模式选择寄存 器	0000---0	P1S7	P1S6	P1S5	P1S4	-	-	-	COMS
P0SS	AEH	P0 模式选择寄存 器	00000000	P0S7	P0S6	P0S5	P0S4	P0S3	P0S2	P0S1	P0S0
P4SS	9FH	P4 模式选择寄存 器	00000000	P4S7	P4S6	P4S5	P4S4	P4S3	P4S2	P4S1	P4S0
P3SS	9EH	P3 模式选择寄存 器	-0000---	-	P3S6	P3S5	P3S4	P3S3	-	-	-
P5SS	AFH	P5 模式选择寄存 器	00000000	P5S7	P5S6	P5S5	P5S4	P5S3	P5S2	P5S1	P5S0



RTC SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
RTCT	BDH	RTC 输出时间控制寄存器	-----**	-	-	-	-	-	-	RTCT1	RTCT0
RTCCON	BEH	RTC 控制寄存器	*0*00000	RTCEN	HSECIF	COMEN	CAL	AUTOCAL	OUTF1	OUTF0	EOVL
RTCDAT	BFH	RTC 校准数据寄存器	*****	E7	E6	E5	E4	E3	E2	E1	E0
SEC	C1H	秒和半秒寄存器	*****	HSEC	SEC6	SEC5	SEC4	SEC3	SEC2	SEC1	SEC0
MIN	C2H	分钟寄存器	_*****	-	MIN6	MIN5	MIN4	MIN3	MIN2	MIN1	MIN0
HR	C3H	小时寄存器	--*****	-	-	HR5	HR4	HR3	HR2	HR1	HR0
DAY	C4H	日寄存器	--*****	-	-	DAY5	DAY4	DAY3	DAY2	DAY1	DAY0
MTH	C5H	月寄存器	---*****	-	-	-	MTH4	MTH3	MTH2	MTH1	MTH0
YR	C6H	年寄存器	*****	YR7	YR6	YR5	YR4	YR3	YR2	YR1	YR0
DOW	C7H	周寄存器	-----***	-	-	-	-	-	DOW2	DOW1	DOW0

u 注: 复位不影响当前值

*注: 上电复位值为零, 其它形式的复位为 u。

外部中断 SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
EXF0	E8H	外部中断控制寄存器	--000000	-	-	IT31	IT30	IT21	IT20	IE3	IE2
TCON	88H	定时器/计数器 0 和 1 控制 外部中断 0,1 控制	00000--	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	-	-



SH79F6431

PWM SFRs

符号	地址	名称	POR/WDT /LVR/PIN 复位值	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PWM0CON	B6H	PWM0 控制寄存器	0000-000	PWM0EN	PWM0S	PWM0CK1	PWM0CK0	-	PWM0IE	PWM0IF	PWM0SS
PWM1CON	B7H	PWM1 控制寄存器	0000-000	PWM1EN	PWM1S	PWM1CK1	PWM1CK0	-	PWM1IE	PWM1IF	PWM1SS
PWM0PH	DFH	PWM0 周期寄存器高 4 位	----0000	-	-	-	-	PWM0P.11	PWM0P.10	PWM0P.9	PWM0P.8
PWM0PL	DEH	PWM0 周期寄存器低 8 位	00000000	PWM0P.7	PWM0P.6	PWM0P.5	PWM0P.4	PWM0P.3	PWM0P.2	PWM0P.1	PWM0P.0
PWM0DH	DDH	PWM0 占空比寄存器高 4 位	----0000	-	-	-	-	PWM0D.11	PWM0D.10	PWM0D.9	PWM0D.8
PWM0DL	DCH	PWM0 占空比寄存器低 8 位	00000000	PWM0D.7	PWM0D.6	PWM0D.5	PWM0D.4	PWM0D.3	PWM0D.2	PWM0D.1	PWM0D.0
PWM1PH	FEH	PWM1 周期寄存器高 4 位	----0000	-	-	-	-	PWM1P.11	PWM1P.10	PWM1P.9	PWM1P.8
PWM1PL	FDH	PWM1 周期寄存器低 8 位	00000000	PWM1P.7	PWM1P.6	PWM1P.5	PWM1P.4	PWM1P.3	PWM1P.2	PWM1P.1	PWM1P.0
PWM1DH	FAH	PWM1 占空比寄存器高 4 位	----0000	-	-	-	-	PWM1D.11	PWM1D.10	PWM1D.9	PWM1D.8
PWM1DL	F9H	PWM1 占空比寄存器低 8 位	00000000	PWM1D.7	PWM1D.6	PWM1D.5	PWM1D.4	PWM1D.3	PWM1D.2	PWM1D.1	PWM1D.0

注: -: 保留位



SH79F6431

SFR 映像

	可按位寻址	不可按位寻址							
	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F	
F8h	P5	PWM1DL	PWM1DH	IB_OFFSET	IB_DATA	PWM1PL	PWM1PH	(Reserved)	FFh
F0h	B	AUXC	IB_CON1	IB_CON2	IB_CON3	IB_CON4	IB_CON5	XPAGE	F7h
E8h	EXF0	P0PCR	P1PCR	P2PCR	P3PCR	P4PCR	P5PCR	P2OS	EFh
E0h	ACC	P0CR	P1CR	P2CR	P3CR	P4CR	P5CR	PASLO	E7h
D8h	SCON1	SBUF1	SADDR1	SADEN1	PWM0DL	PWM0DH	PWM0PL	PWM0PH	DFh
D0h	PSW	-	-	-	-	-	-	-	D7h
C8h	T2CON	T2MOD	RCAP2L	RCAP2H	TL2	TH2	TCON1	-	CFh
C0h	P4	SEC	MIN	HR	DAY	MTH	YR	DOW	C7h
B8h	IPL0	IPL1	SBRTH2	TWICON	TWIDAT	RTCT	RTCCON	RTCDAT	BFh
B0h	P3	RSTSTAT	CLKCON	LPDCON	IPH0	IPH1	PWM0CON	PWM1CON	B7h
A8h	IEN0	IEN1	LCDCON1	LCDCON	SADEN2	P1SS	P0SS	P5SS	AFh
A0h	P2	IRCON	SCON2	SBUF2	SADDR2	ISPLO	ISPCON	FLASHCON	A7h
98h	SCON	SBUF	SADDR	SADEN	SBRTH	SBRTL	P3SS	P4SS	9Fh
90h	P1	SBRTH1	SBRTL1	ADCON	ADT	ADCH	ADDL	ADDH	97h
88h	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1	SUSLO	SBRTL2	8Fh
80h	P0	SP	DPL	DPH	DPL1	DPH1	INSCON	PCON	87h
	0/8	1/9	2/A	3/B	4/C	5/D	6/E	7/F	

注意: 未使用的 SFR 地址禁止读写。

SFR 复位值

SFR 名称	复位值
ACC	00000000b
B	00000000b
AUXC	00000000b
PSW	00000000b
SP	00000111b
DPL	00000000b
DPH	00000000b
DPL1	00000000b
DPH1	00000000b
INSCON	00000000b



7 标准功能

7.1 CPU 内核特殊功能寄存器

特性

n CPU内核寄存器: ACC, B, PSW, SP, DPL DPH

累加器

累加器 ACC 是一个常用的专用寄存器, 指令系统中采用 A 作为累加器的助记符。

B 寄存器

在乘法指令中, 会用到 B 寄存器。在其它指令中, B 寄存器可作为暂存器来使用。

栈指针 (SP)

栈指针 SP 是一个 8 位专用寄存器, 在执行 PUSH、各种子程序调用、中断响应等指令时, SP 先加 1, 再将数据压栈; 执行 POP、RET、RETI 等指令时, 数据退出堆栈后 SP 再减 1。堆栈栈顶可以是片上内部 RAM (00H-FFH) 的任意地址, 系统复位后, SP 初始化为 07H, 使得堆栈事实上由 08H 地址开始。

程序状态字 (PSW) 寄存器

程序状态字 (PSW) 寄存器包含了程序状态信息。

PSW 寄存器

D0H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PSW	CY	AC	F0	RS1	RS0	OV	F1	P
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	CY	进位标志位 0: 算术或逻辑运算中, 没有进位或借位发生 1: 算术或逻辑运算中, 有进位或借位发生
6	AC	辅助进位标志位 0: 算数逻辑运算中, 没有辅助进位或借位发生 1: 算数逻辑运算中, 有辅助进位或借位发生
5	F0	F0 标志位 用户自定义标志位
4-3	RS[1:0]	R0-R7 寄存器页选择位 00: 页 0 (映射到 00H-07H) 01: 页 1 (映射到 08H-0FH) 10: 页 2 (映射到 10H-17H) 11: 页 3 (映射到 18H-1FH)
2	OV	溢出标志位 0: 没有溢出发生 1: 有溢出发生
1	F1	F1 标志位 用户自定义标志位
0	P	奇偶校验位 0: 累加器A中值为1的位数为偶数 1: 累加器 A 中值为 1 的位数为奇数

数据指针(DPTR)

数据指针 DPTR 是一个 16 位专用寄存器, 其高位字节寄存器用 DPH 表示, 低位字节寄存器用 DPL 表示。它们既可以作为一个 16 位寄存器 DPTR 来处理, 也可以作为 2 个独立的 8 位寄存器 DPH 和 DPL 来处理。



7.2 CPU 增强内核特殊功能寄存器

- n 扩展的'MUL'和'DIV'指令: 16位*8位, 16位/8位
- n 双数据指针
- n CPU增强内核寄存器: AUXC, DPL1, DPH1, INSCON

SH79F6431 扩展了'MUL'和'DIV'的指令。使用一个新寄存器-AUXC 寄存器保存运算数据的高 8 位, 以实现 16 位运算。在 16 位乘除法指令中, 会用到 AUXC 寄存器。在其它指令中, AUXC 寄存器可作为暂存器来使用。

CPU 在复位后进入标准模式,'MUL'和'DIV'的指令操作和标准 8051 指令操作一致。当 INSCON 寄存器的相应位置 1 后,'MUL'和'DIV'指令的 16 位操作功能被打开。

	操作		结果		
			A	B	AUXC
MUL	INSCON.2 = 0; 8 位模式	(A)*(B)	低位字节	高位字节	---
	INSCON.2 = 1; 16 位模式	(AUXC A)*(B)	低位字节	中位字节	高位字节
DIV	INSCON.3 = 0; 8 位模式	(A) / (B)	商低位字节	余数	---
	INSCON.3 = 1; 16 位模式	(AUXC A) / (B)	商低位字节	余数	商高位字节

双数据指针

使用双数据指针能加速数据存储移动。标准数据指针被命名为 DPTR 而新型数据指针命名为 DPTR1。

数据指针 DPTR1 与 DPTR 类似, 是一个 16 位专用寄存器, 其高位字节寄存器用 DPH1 表示, 低位字节寄存器用 DPL1 表示。它们既可以作为一个 16 位寄存器 DPTR1 来处理, 也可以作为 2 个独立的 8 位寄存器 DPH1 和 DPL1 来处理。

通过对 INSCON 寄存器中的 DPS 位置 1 或清 0 选择两个数据指针中的一个。所有读取或操作 DPTR 的相关指令将会选择最近一次选择的数据指针。

数据指针选择寄存器

86H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
INSCON	-	-	-	-	DIV	MUL	-	DPS
读/写	-	-	-	-	读/写	读/写	-	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	-	-	-	-	0	0	-	0

位编号	位符号	说明
3	DIV	16 位/8 位除选择器 0: 8 位除 1: 16 位除
2	MUL	16 位/8 位乘选择器 0: 8 位乘 1: 16 位乘
0	DPS	数据指针选择器 0: 数据指针 1: 数据指针 1



7.3 RAM

特性:

SH79F6431 为数据存储提供了内部 RAM 和外部 RAM。下列为存储器空间分配:

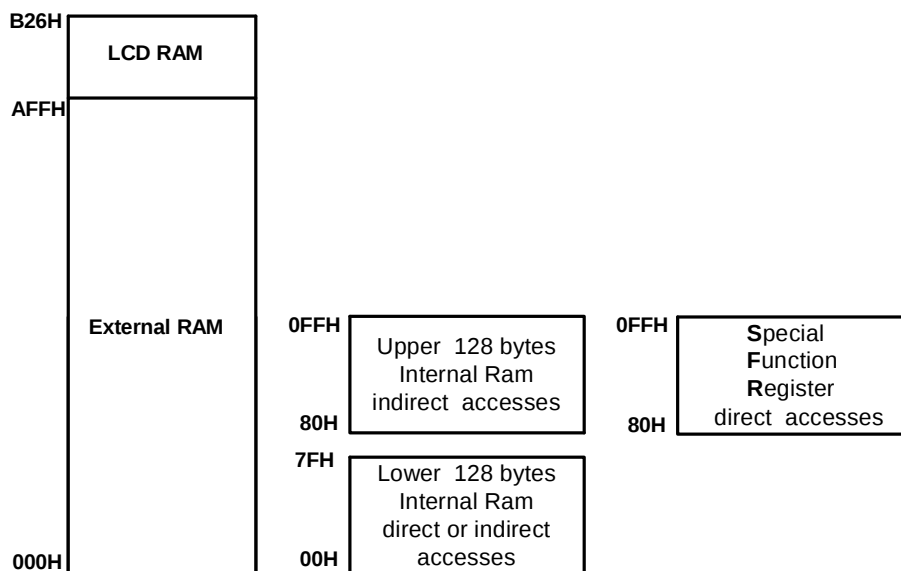
- n 低位 128 字节的 RAM(地址从 00H 到 7FH)可直接或间接寻址
- n 高位 128 字节的 RAM(地址从 80H 到 FFH)只能间接寻址
- n 特殊功能寄存器(SFR, 地址从 80H 到 FFH)只能直接寻址
- n 外部 RAM 字节可通过 MOVX 指令间接寻址

高位 128 字节 RAM 占用的地址空间和 SFR 相同,但在物理上与 SFR 的空间是分离的。当一个指令访问地址高于 7FH 的内部位置时, CPU 可以根据指令的寻址方式来区分是访问高位 128 字节数据 RAM 还是访问 SFR。

注意:

未使用的 SFR 地址禁止读写

SH79F6431 提供内部 256 字节 RAM, 外部 2816 字节 RAM 和 LCD RAM((B00H – B26H)。



SH79F6431 支持传统的访问外部 RAM 方法。使用 MOVX A, @Ri 或 MOVX @Ri, A 来访问外部低位 256 字节 RAM; 用 MOVX A, @DPTR 或 MOVX @DPTR, A 来访问外部 64K 字节 RAM。

用户也能用 XPAGE 寄存器来访问外部 RAM, 使用 MOVX A, @Ri 或 MOVX @Ri, A 指令即可, 此时用 XPAGE 来表示高于 256 字节的 RAM 地址。

在 Flash SSP 模式下, XPAGE 也能用作分段选择器 (详见 SSP 章节)。

数据存储页寄存器

F7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
XPAGE	XPAGE.7	XPAGE.6	XPAGE.5	XPAGE.4	XPAGE.3	XPAGE.2	XPAGE.1	XPAGE.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	XPAGE7-0	RAM 页选择器



7.4 Flash 程序存储器

SH79F6431 为存储程序代码内置 64K 可编程 Flash，可以通过在线编程（ICP）模式和扇区自编程（SSP）模式对 Flash 存储器操作。

在 ICP（在线编程）模式中，程序能操作所有 Flash，例如擦除或写入。Flash 的读取或写入操作以字节为单位，但擦除只能以扇区(1K)为单位，或者整体擦除。

在 ICP 模式中，扇区擦除操作能擦除任何区块。在自编程模式(SSP)中，包含擦除程序代码的扇区不能擦除。

在 ICP 模式下，还可以整体擦除，这个操作会擦除整个 Flash 存储器。

7.4.1 特性

- Flash 存储器包括 64 x 1KB 区块，总共 64KB。
- 在工作电压范围内都能进行编程和擦除操作。
- 在线编程（ICP）操作支持写入，读取和擦除操作。
- 快速整体/扇区擦除和编程。
- 编程/擦除次数：至少 100000 次。
- 数据保存年限：至少 10 年。
- 低功耗。

7.4.2 ICP 模式下的 Flash 操作

ICP 模式即线上编程模式，即可以在 CPU 焊在用户板上以后编程。ICP 模式下，用户系统必须关机后编程器才能通过 ICP 编程接口刷新 Flash 存储器。ICP 编程接口包括 6 个引脚(VDD, GND, TCK, TDI, TMS, TDO)。

编程器使用 4 个 JTAG 引脚 (TDO, TDI, TCK, TMS)进入编程模式。只有将特定波形输入 4 个引脚后，CPU 才能进入编程模式。如需详细说明请参考 Flash 编程器用户指南。

ICP 模式支持以下操作：

代码保护控制模式编程

SH79F6431 的代码保护功能为用户代码提供了高性能的安全措施。每个分区有两种模式可用。

代码保护模式 0：允许/禁止任何编程器的写入/读取操作（不包括整体擦除）。

代码保护模式 1：允许/禁止在其它分区中通过 MOVN 指令进行读取操作，或通过 SSP 功能进行擦除/写入操作。

用户必须应用 Flash 编程器设置相应的保护位，以进入所需的保护模式

整体擦除

无论代码保护控制模式的状态如何，整体擦除操作都将会擦除所有编程代码，代码选项，代码保护位和自定义 ID 码的内容。（Flash 编程器为用户提供自定义 ID 码设置功能以区别他们的产品）。

在用户程序区，整体擦除只能由 Flash 编程器操作，不能通过程序指令完成。

扇区擦除

扇区擦除操作将会擦除所选扇区中内容。用户程序和 Flash 编程器都能执行该操作。

若需用户程序执行该操作，必须禁止所选扇区的代码保护控制模式 1。

若需编程器执行该操作，必须禁止所选扇区的代码保护控制模式 0。

注意：SSP 程序所在扇区自身无法通过用户程序执行扇区擦除功能。

读写代码

读/写代码操作可以将代码、数据从 Flash 存储器中读出或写入 Flash 存储器。编程器或用户程序都能执行该操作。

若需用户程序执行该操作，必须禁止所选扇区的代码保护控制模式 1。不管安全位设置与否，用户程序都能读/写程序自身所在扇区。

若需编程器执行该操作，必须禁止所选扇区的代码保护控制模式 0。

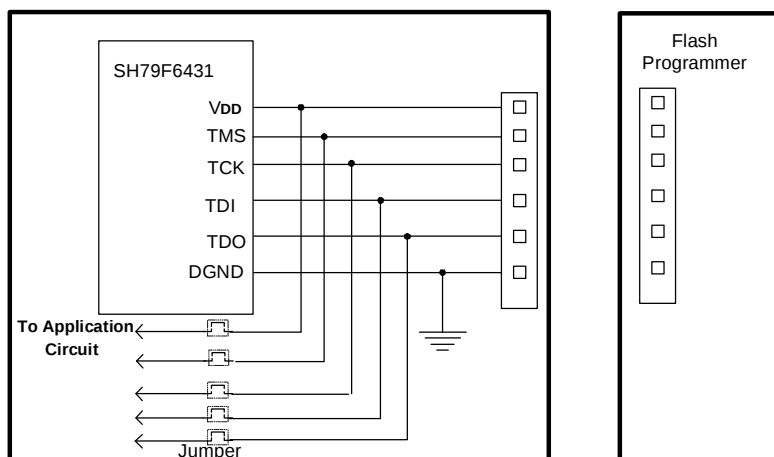


编程用时钟控制寄存器		
操作	ICP	SSP
代码保护	支持	不支持
扇区擦除	支持 (无安全位)	支持 (无安全位)
整体擦除	支持	不支持
写/读	支持 (无安全位)	支持 (无安全位或自身扇区)

在 ICP 模式中，通过 6 线接口编程器能完成所有 Flash 操作。因为编程信号非常灵敏，所以使用编程器编程时用户需要先 用 6 个跳线将编程引脚（VDD，GND，TCK，TDI，TMS，TDO）从应用电路中分离出来。如下图所示。

当采用 ICP 模式进行操作时，建议按照如下步骤进行操作：

- 1) 在开始编程前断开跳线（jumper），从应用电路中分离编程引脚；
- 2) 将芯片编程引脚连接至编程器编程接口后，开始编程
- 3) 编程结束后断开编程器接口，连接跳线恢复应用电路。





7.4.3 扇区自编程 (SSP) 功能

SH79F6431 支持 SSP 操作。如果所选扇区未被加密, 利用 SSP 操作, 用户代码可以对程序存储区和客户信息块区及类 EEPROM 块区进行擦除、编程操作。一旦某扇区或块区被编程, 则在该扇区或块区被擦除之前不能被再次编程。

SH79F6431 内建一个复杂控制流程以避免误入 SSP 操作导致代码被修改。为执行 SSP 操作, IB_CON2~5 设置必须满足特定条件。

7.4.3.1 寄存器

1) 擦除/编程用扇区选择和编程用地址偏移量寄存器

此寄存器用来选择待擦除或者待编程扇区的区号, 配合 IB_OFFSET 寄存器来表示待编程字节在扇区内的地址偏移量。

I 对于程序存储区, 一个扇区为 1024 字节, 寄存器定义如下:

擦除/编程用扇区选择和地址偏移寄存器

F7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
XPAGE	XPAGE.7	XPAGE.6	XPAGE.5	XPAGE.4	XPAGE.3	XPAGE.2	XPAGE.1	XPAGE.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-2	XPAGE[7:2]	被擦除/编程的存储单元扇区号, 000000 代表扇区 0, 依此类推。
1-0	XPAGE[1:0]	被擦除/编程的存储单元高 2 位地址

编程用地址偏移寄存器

FBH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_OFFSET	IB_OFF SET.7	IB_OFF SET.6	IB_OFF SET.5	IB_OFF SET.4	IB_OFF SET.3	IB_OFF SET.2	IB_OFF SET.1	IB_OFF SET.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	IB_OFFSET[7:0]	被编程的存储单元低 8 位地址

XPAGE[1:0]和 IB_OFFSET[7:0]共 10 位, 可以表示 1 个程序存储扇区内全部 1024 个字节的偏移量。

I 对于客户信息块区和类 EEPROM 块区, 一个块区为 256 字节, 寄存器定义如下:

擦除/编程用扇区选择寄存器

F7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
XPAGE	XPAGE.7	XPAGE.6	XPAGE.5	XPAGE.4	XPAGE.3	XPAGE.2	XPAGE.1	XPAGE.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-4	XPAGE[7:4]	在擦除/编程块区时无意义。
3-0	XPAGE[3:0]	被擦除/编程的块区号, 0000 代表块 0, 依此类推。 只有 0000~1000 有效, 有效块号取决于具体芯片其它值无效。

类 EEPROM 块区对应 XPAGE[3:0]为 0000~0111 的块。类 EEPROM 块区的访问可通过指令“MOVC A, @A+DPTR”或“MOVC A, @A+PC”实现, 注意: 需要将 FAC 位 (FLASHCON.0) 置 1。

编程用地址偏移寄存器

FBH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
-----	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------	-------



SH79F6431

IB_OFFSET	IB_OFF SET.7	IB_OFF SET.6	IB_OFF SET.5	IB_OFF SET.4	IB_OFF SET.3	IB_OFF SET.2	IB_OFF SET.1	IB_OFF SET.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	IB_OFFSET[7:0]	被擦除/编程的块单元地址

IB_OFFSET[7:0]共 8 位，可以表示 1 个块区内全部 256 个字节的偏移量。

编程用数据寄存器

FCH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_DATA	IB_DATA.7	IB_DATA.6	IB_DATA.5	IB_DATA.4	IB_DATA.3	IB_DATA.2	IB_DATA.1	IB_DATA.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	IB_DATA [7:0]	待编程数据

操作类型选择寄存器

F2H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_CON1	IB_CON 1.7	IB_CON 1.6	IB_CON 1.5	IB_CON 1.4	IB_CON 1.3	IB_CON 1.2	IB_CON 1.1	IB_CON 1.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	IB_CON1[7:0]	操作类型选择 E6H: 扇区擦除(擦除时间<40ms) 6EH: 编程存储单元(编程时间<50us) AAH: 整体擦除(注意: 在整体擦除操作中将忽略 FAC 位, 详见 FLASHCON 寄存器) 此命令仅在引导扇区内有效。

SSP 流程控制寄存器 1

F3H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_CON2	-	-	-	-	IB_CON 2.3	IB_CON 2.2	IB_CON 2.1	IB_CON 2.0
读/写	-	-	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	-	-	-	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
3-0	IB_CON2 [3:0]	必须为 05H, 否则 Flash 编程将会终止

SSP 流程控制寄存器 2

F4H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_CON3	-	-	-	-	IB_CON 3.3	IB_CON 3.2	IB_CON 3.1	IB_CON 3.0
读/写	-	-	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	-	-	-	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
-----	-----	----



SH79F6431

3-0	IB_CON3[3:0]	必须为 0AH, 否则 Flash 编程将会终止
-----	--------------	--------------------------

SSP 流程控制寄存器 3

F5H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_CON4	-	-	-	-	IB_CON 4.3	IB_CON 4.2	IB_CON 4.1	IB_CON 4.0
读/写	-	-	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	-	-	-	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
3-0	IB_CON4[3:0]	必须为 09H, 否则 Flash 编程将会终止

SSP 流程控制寄存器 4

F6H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IB_CON5	-	-	-	-	IB_CON 5.3	IB_CON 5.2	IB_CON 5.1	IB_CON 5.0
读/写	-	-	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	-	-	-	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
3-0	IB_CON5[3:0]	必须为 06H, 否则 Flash 编程将会终止

软件复位标志和指令访问控制寄存器

A7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
FLASHCON	SWRF	-	-	-	-	-	-	FAC
读/写	读/写	-	-	-	-	-	-	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	-	-	-	-	-	-	0

位编号	位符号	说明
7	SWRF	软件复位标志 (详见 ISP 章节)
0	FAC	执行区域选择位。 0: MOV C 指令或 SSP 操作执行区在程序存储区 1: MOV C 指令或 SSP 操作执行区在客户信息块区和类 EEPROM 块区

**7.4.3.2 SSP 编程注意事项:**

为确保顺利完成 SSP 编程，用户软件应该遵循以下步骤设置：

A. 用于代码/数据编程:

1. 关闭中断；
2. 如果待编程地址在客户信息块区和类 EEPROM 块区，将 FAC 位（FLASHCON.0）置 1；如果待编程地址在程序存储区，将 FAC 位（FLASHCON.0）清 0。
3. 按相应的待编程扇区号或块区号设置 XPAGE、IB_OFFSET；
4. 按编程需要，设置 IB_DATA；
5. 按照顺序设置 IB_CON1~5；
6. 添加 4 个 NOP 指令；
7. 开始编程，CPU 将进入 IDLE 模式；编程完成后自动退出 IDLE 模式；
8. 如果需要继续写入数据，跳转至第 3 步；
9. XPAGE 寄存器清 0；恢复中断设置；根据后续程序需要置 1 或者清 0 FAC 位（FLASHCON.0）。

B. 用于扇区或块区擦除:

1. 关闭中断；
2. 如果待编程地址在客户信息块区和类 EEPROM 块区，将 FAC 位（FLASHCON.0）置 1；如果待编程地址在程序存储区，将 FAC 位（FLASHCON.0）清 0。
3. 按相应的扇区或块区设置 XPAGE；
4. 按照顺序设置 IB_CON1~5；
5. 添加 4 个 NOP 指令；
6. 开始擦除，CPU 将进入 IDLE 模式；擦除完成后自动退出 IDLE 模式；
7. 如果需要继续擦除扇区或块区，跳转至第 3 步；
8. XPAGE 寄存器清 0；恢复中断设置；根据后续程序需要置 1 或者清 0 FAC 位（FLASHCON.0）。

C. 用于整体擦除:

整体擦除操作与扇区擦除操作类似。不同之处在于：

- 1) 整体擦除操作只能在引导扇区内进行；
- 2) FAC 位（FLASHCON.0）的作用将被忽略。

注意：数据访问可通过指令“MOVC A, @A+DPTR”或“MOVC A, @A+PC”实现。



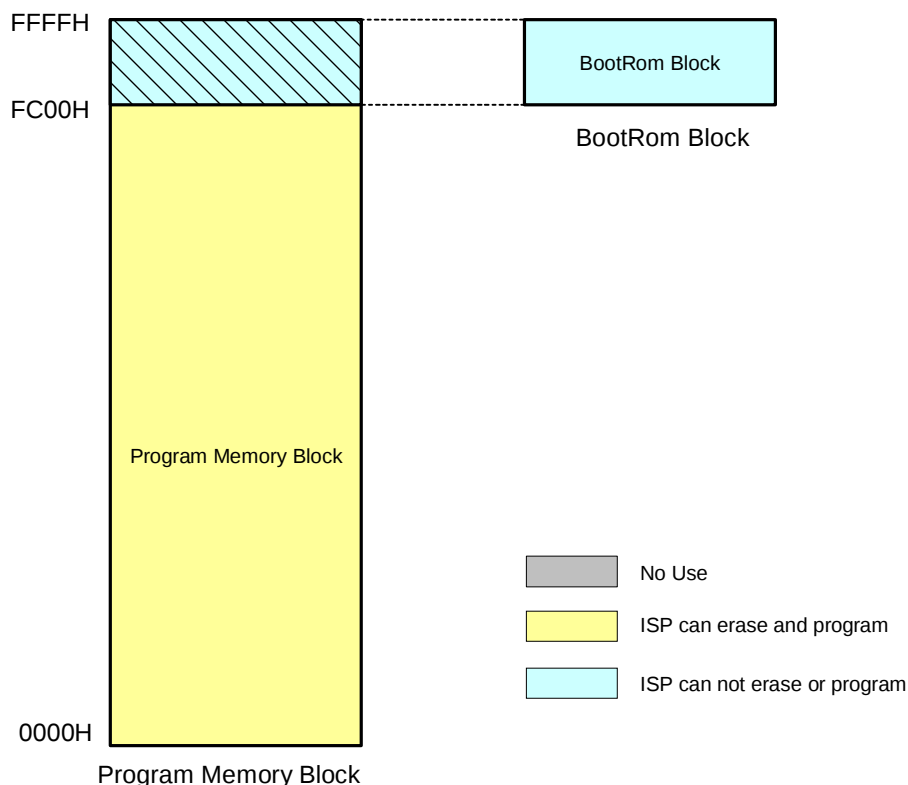
7.5 在系统编程 (ISP)

在系统编程模式是指程序代码运行在引导扇区 (BootRom Block) 内, 对 Flash 存储器进行擦除和读写操作。

SH79F6431 为支持 ISP 模式内置了 1K 字节的引导扇区, 地址位于 FC00H ~ FFFFH。在引导扇区内对程序存储区和客户信息块区的擦除、烧写操作与在程序存储区进行相同操作时的流程类似, 详见扇区自编程 (SSP) 章节。客户信息块区对应 XPGAE[3:0] 为 1000 的块, 擦除和烧写时需设置 XPGAE[3:0] 为 1000。客户信息块区的访问可通过指令“MOVCA, @A+DPTR”实现。注意: 需要将 FAC 位 (FLASHCON.0) 置 1。

引导扇区内程序在芯片出厂时已经固化, 用于通过串口实现烧写芯片; 用户也可以自行编写引导扇区内程序以实现所需功能, 但是只能通过编程器或者仿真工具将程序烧入引导扇区内。

如果客户选择使能 ISP 功能 (代码选项 OP_ISP 清 0, 详见代码选项章节), 则程序存储区最后 1 个扇区地址 (FC00H~FFFFH) 将被映射用作引导扇区地址, 不能作为程序存储区使用; 如果客户选择关闭 ISP 功能 (代码选项 OP_ISP 置 1, 详见代码选项章节), 则程序存储区最后 1 个扇区 (FC00H~FFFFH) 可以作为程序存储区使用。



当芯片发生上电复位或复位引脚引起的复位时, 如果客户代码选项选择禁止 ISP 功能, 则程序从 0000H 处开始运行; 如果客户代码选项选择使能 ISP 功能, 则有两种可能:

- 1) 代码选项 OP_ISPPIN (详见代码选项章节) 若设置为 1, 程序执行引导扇区内程序, 从 FC00H 地址开始运行。
- 2) 代码选项 OP_ISPPIN (详见代码选项章节) 若设置为 0, 则复位时检测 P2.1 和 P2.2 状态。当 P2.1 和 P2.2 同时为低且持续时间超过 100μs 时, 程序执行引导扇区内程序, 从 FC00H 地址开始运行。若不满足 P2.1 和 P2.2 同时为低, 或 P2.1 和 P2.2 同时为低但持续时间小于 100μs 时, 则程序执行程序存储器区内程序, 从 0000H 处开始运行。

使能 ISP 功能后, 程序运行在程序存储区时, 当 ISPCON[7:0] 为 0AH 时, 允许程序跳转至引导扇区; 若 ISPCON[7:0] 不为 0AH 时, 执行跳转至引导扇区的指令, 将会发生 OVL 中断 (详见中断 OVL 章节)。设置 ISPCON 必须满足特定条件, 详见 ISPCON 寄存器。

禁止 ISP 功能后, 不存在引导扇区。地址 FC00H ~ FFFFH 区为程序存储区, 可以自由访问。

7.5.1 ISP 功能相关寄存器

ISP 辅助寄存器

A5H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ISPLO	ISPLO.7	ISPLO.6	ISPLO.5	ISPLO.4	ISPLO.3	ISPLO.2	ISPLO.1	ISPLO.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写



SH79F6431

复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0
--------------------------	---	---	---	---	---	---	---	---

位编号	位符号	说明
7-0	ISPLO[7:0]	ISP 辅助寄存器 55H: 允许软件编程 ISPCON 寄存器 其它: 禁止软件编程 ISPCON 寄存器。

软件复位标志和指令访问控制寄存器

A7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
FLASHCON	SWRF	-	-	-	-	-	-	FAC
读/写	读/写	-	-	-	-	-	-	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	-	-	-	-	-	-	0

位编号	位符号	说明
7	SWRF	软件复位标志 只能在发生软件复位后由硬件自动置 1; 由软件清除或者其它复位清 0。
0	FAC	执行区域选择位 (详见 SSP 章节) 注: 程序运行在引导扇区, 用 MOVC 指令访问引导扇区, 应清 0 FAC。

ISP 控制寄存器

A6H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ISPCON	ISPCON. 7	ISPCON. 6	ISPCON. 5	ISPCON. 4	ISPCON. 3	ISPCON. 2	ISPCON. 1	ISPCON. 0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	ISPCON[7:0]	ISP 控制 若程序运行在引导扇区时, 设置 ISPCON 为 5AH 后将发生软件复位, 设置 ISPCON 为其它值后 ISPCON 将改变为 0AH。 若程序运行在程序存储区时, 设置 ISPCON 为 0AH 后可从程序存储区跳转进入引导区, 设置 ISPCON 为其它值后 ISPCON 将清 0。

注意: 软件复位功能是为程序由引导扇区返回至程序存储区而设置。

在引导扇区完成程序存储区内程序更新后, 可通过执行软件复位操作, 程序从引导扇区跳至程序存储区 0000H 地址运行。

在引导扇区内加密控制字节修改直接有效。

软件复位引起的操作包含:

- 1: Code Option 修改有效
- 2: 直接进入程序存储区执行程序, 不允许再进入引导扇区
- 3: SFR 初始值等同 POR 复位值

注意:

- 1) 必须首先将 ISPLO 设置成 55H 后, 才能设置 ISPCON, 并且必须连续设置, 中间不能插入其它指令; 否则, ISPLO 寄存器都将被清 0, ISPCON 寄存值不变; ISPCON 设置完成后, ISPLO 寄存器将被清 0。
- 2) 如果 ISPLO 写入值不等于 55H, 则 ISPLO 寄存器都将被清 0, ISPCON 寄存值不变。

7.5.2 通过串口烧写芯片

芯片出厂时已经将引导程序固化在引导扇区内。当设置代码选项 OP_ISP 为 0 使能 ISP 功能时, 通过引导程序, 结合 PC 端软件, 可以实现不需要编程器, 使用串口即可下载用户程序的功能。

PC 端软件和使用说明可以在 www.sinowealth.com 处得到。



7.5.3 用户自行编写引导程序

用户可以自行编写用户程序，下载至引导扇区内，以完成其特定功能。为了将程序下载至引导扇区内，必须使用专用的编程器或仿真工具。

必须注意，如果用户将代码选项 **OP_ISP** 改写成禁止 ISP 功能，则用户将无法使用 ISP 功能。此时，解决办法是使用专用的编程器或者仿真工具重新改写相应的代码选项。

用户自行改写引导扇区内容具有高度的风险性，强烈建议用户慎用此功能。



7.6 系统时钟和振荡器

7.6.1 特性

- n 仅支持1种振荡器类型: **32.768kHz**晶体谐振器
- n 内建**9.8304MHz**锁相环 (PLL) 振荡器
- n 内建32.768kHz加速电路
- n 内建系统时钟分频器

时钟定义

SH79F6431 几个内部时钟定义如下:

OSCCLK: 32.768kHz 晶体谐振器的时钟。f_{OSC} 定义为 OSCCLK 的频率。t_{OSC} 定义为 OSCCLK 的周期。

PLLCLK: PLL 振荡器时钟。f_{PLL} 定义为 PLLCLK 的频率。t_{PLL} 定义为 PLLCLK 的周期。

WDTCLK: 内部的 2kHz 看门狗 RC 振荡器时钟。f_{WDT} 定义为 WDTCLK 的频率。t_{WDT} 定义为 WDTCLK 的周期。

OSCSCLK: 系统时钟频率分频器的输入时钟。这个时钟可能为 OSCCLK 或者 PLLCLK。f_{OSCS} 定义为 OSCSCLK 的频率。t_{OSCS} 定义为 OSCSCLK 的周期。

SYSCLK: 系统时钟，系统频率分频器的输出时钟。这个时钟为 CPU 指令周期的时钟。f_{SYS} 定义为 SYSCLK 的频率。t_{SYS} 定义为 SYSCLK 的周期。

概述

SH79F6431 仅支持 1 种振荡器类型: **32.768kHz** 晶体谐振器。由振荡器产生的基本时钟脉冲作为系统时钟提供给 CPU 和片上外围模块。

SH79F6431 内建一个锁相环 (PLL) 振荡器，PLL 振荡器能提供高达 9.8304MHz 振荡频率。PLLCON 控制位禁止或使能 PLL 振荡器。

系统时钟控制寄存器

B2H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
CLKCON	32K_SPDUP	CLKS1	CLKS0	-	PLLCON	FS2	-	-
读/写	读/写	读/写	读/写	-	读/写	读/写	-	-
复位值 (POR/WDT /LVR/PIN)	1	1	1	-	0	0	-	-

位编号	位符号	说明
7	32K_SPDUP	32.768KHz 振荡器加速模式控制位 0: 32.768kHz 振荡器常规模式, 由软件清 0 1: 32.768kHz 振荡器加速模式, 由软件或者硬件置 1 此位在系统发生任何形式的复位, 如上电复位, 看门狗复位等时, 自动由硬件设置 1, 用以加速 32.768kHz 振荡器起振, 缩短 32.768kHz 振荡器的起振时间。 如果有需要, 本位也可以由软件置 1 或者清 0。比如进入掉电模式(Power-down mode)前, 可以将此位置 1, 掉电模式唤醒后再由软件清 0。 应该需要注意的是关闭 32.768kHz 加速模式 (此位清 0), 可以节省系统的耗电。
6-5	CLKS[1: 0]	系统时钟预分频器(对 FS2 选择的时钟源分频) 00: f _{SYS} = f _{OSCS} 01: f _{SYS} = f _{OSCS} / 2 10: f _{SYS} = f _{OSCS} / 4 11: f _{SYS} = f _{OSCS} / 12 如果选择 32.768kHz 振荡器为 OSCSCLK, 此控制位无效。
3	PLLCON	PLL 振荡器开启控制寄存器 0: 关闭 PLL 振荡器 1: 打开 PLL 振荡器
2	FS2	系统时钟选择寄存器 0: 选择 32.768kHz 作为 OSCSCLK 1: 选择 PLLCLK 作为 OSCSCLK

注意:

选择 PLLCLK 作为 OSCSCLK, 必须按以下步骤依次设置:

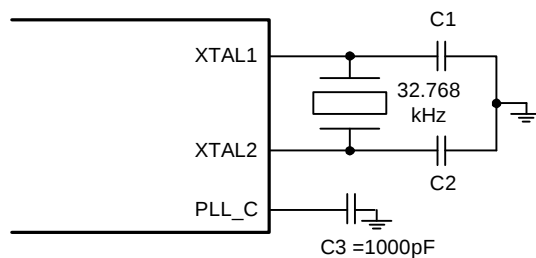
1. 设置 PLLCON = 1, 打开 PLL 振荡器
2. 至少等待 2ms



3. 设置 $FS = 1$ ，选择 $PLLCLK$ 作为 $OSCSCLK$

7.6.2 振荡器类型

32768Hz 晶体振荡器和内部 PLL



晶体振荡器			推荐型号	生产厂
频率	C1	C2		
32.768kHz	5~12.5pF	5~12.5pF	DT 38 (φ 3x8)	KDS
			φ 3x8 – 32.768kHz	威克创通讯器材有限公司

注意事项:

表中负载电容为设计参考数据!

以上电容值可通过谐振器基本的起振和运行测试，**并非最优值。**

请注意印制板上的杂散电容，用户应在超过应用电压和温度的条件下测试谐振器的性能。

在应用陶瓷谐振器/晶体谐振器之前，用户需向谐振器生产厂要求相关应用参数以获得最佳性能。

请登陆 <http://www.sinowealth.com> 以取得更多的推荐谐振器生产厂。



7.7 I/O 端口

特性

- n 6 组 46 个双向 I/O 端口
- n 18 个 I/O 单独由 VDDIO 供电(2.4V~5.5V)
- n I/O 端口可与其它功能共享

SH79F6431 提供 6 组 46 个位可编程双向 I/O 端口。端口数据在寄存器 Px 中。端口控制寄存器(PxCRy)控制端口是作为输入或者输出。当端口作为输入时, 每个 I/O 端口带有由 PxPCRy 控制的内部上拉电阻(x=0~5,y=0~7)。

SH79F6431 I/O 支持两套电源供电, 其中 P4,P5, P0.6,P0.7 及其共享功能由 VDDIO 单独供电, 电压范围为 2.4V~5.5V, 其它端口由 VDD 或 VBAT 供电。

SH79F6431 的有些 I/O 引脚能与选择功能共享。当所有功能都允许时, 在 CPU 中存在优先权以避免功能冲突。(详见端口共享章节)。

7.7.1 寄存器

端口控制寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P0CR (E1H)	P0CR.7	P0CR.6	P0CR.5	P0CR.4	P0CR.3	P0CR.2	P0CR.1	P0CR.0
P1CR (E2H)	P1CR.7	P1CR.6	P1CR.5	P1CR.4	P1CR.3	P1CR.2	P1CR.1	P1CR.0
P2CR (E3H)	P2CR.7	P2CR.6	P2CR.5	P2CR.4	P2CR.3	P2CR.2	P2CR.1	P2CR.0
P3CR (E4H)	-	P3CR.6	P3CR.5	P3CR.4	P3CR.3	P3CR.2	-	P3CR.0
P4CR (E5H)	P4CR.7	P4CR.6	P4CR.5	P4CR.4	P4CR.3	P4CR.2	P4CR.1	P4CR.0
P5CR (E6H)	P5CR.7	P5CR.6	P5CR.5	P5CR.4	P5CR.3	P5CR.2	P5CR.1	P5CR.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	PxCR.y x=0~5, y=0~7	端口输入/输出控制寄存器 0: 输入模式 1: 输出模式

端口上拉电阻控制寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P0PCR (E9H)	P0PCR.7	P0PCR.6	P0PCR.5	P0PCR.4	P0PCR.3	P0PCR.2	P0PCR.1	P0PCR.0
P1PCR (EAH)	P1PCR.7	P1PCR.6	P1PCR.5	P1PCR.4	P1PCR.3	P1PCR.2	P1PCR.1	P1PCR.0
P2PCR (EBH)	P2PCR.7	P2PCR.6	P2PCR.5	P2PCR.4	P2PCR.3	P2PCR.2	P2PCR.1	P2PCR.0
P3PCR (ECH)	-	P3PCR.6	P3PCR.5	P3PCR.4	P3PCR.3	P3PCR.2	-	P3PCR.0
P4PCR (EDH)	P4PCR.7	P4PCR.6	P4PCR.5	P4PCR.4	P4PCR.3	P4PCR.2	P4PCR.1	P4PCR.0
P5PCR (EEH)	P5PCR.7	P5PCR.6	P5PCR.5	P5PCR.4	P5PCR.3	P5PCR.2	P5PCR.1	P5PCR.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	PxPCR.y x=0~5,y=0~7	输入端口内部上拉电阻控制 0: 内部上拉电阻关闭 1: 内部上拉电阻开启



SH79F6431

端口数据寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P0 (80H)	P0.7	P0.6	P0.5	P0.4	P0.3	P0.2	P0.1	P0.0
P1 (90H)	P1.7	P1.6	P1.5	P1.4	P1.3	P1.2	P1.1	P1.0
P2 (A0H)	P2.7	P2.6	P2.5	P2.4	P2.3	P2.2*	P2.1*	P2.0
P3 (B0H)	-	P3.6	P3.5	P3.4	P3.3	P3.2	-	P3.0
P4 (C0H)	P4.7	P4.6	P4.5	P4.4	P4.3	P4.2	P4.1	P4.0
P5 (F8H)	P5.7	P5.6	P5.5	P5.4	P5.3	P5.2	P5.1	P5.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDTR/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	Px.y, x=0~4, y=0~7	端口数据寄存器

*注意： P2.1、P2.2 端口作为 N-沟道的开漏 I/O。但是此时端口电压不能超过 VDD+0.3V。

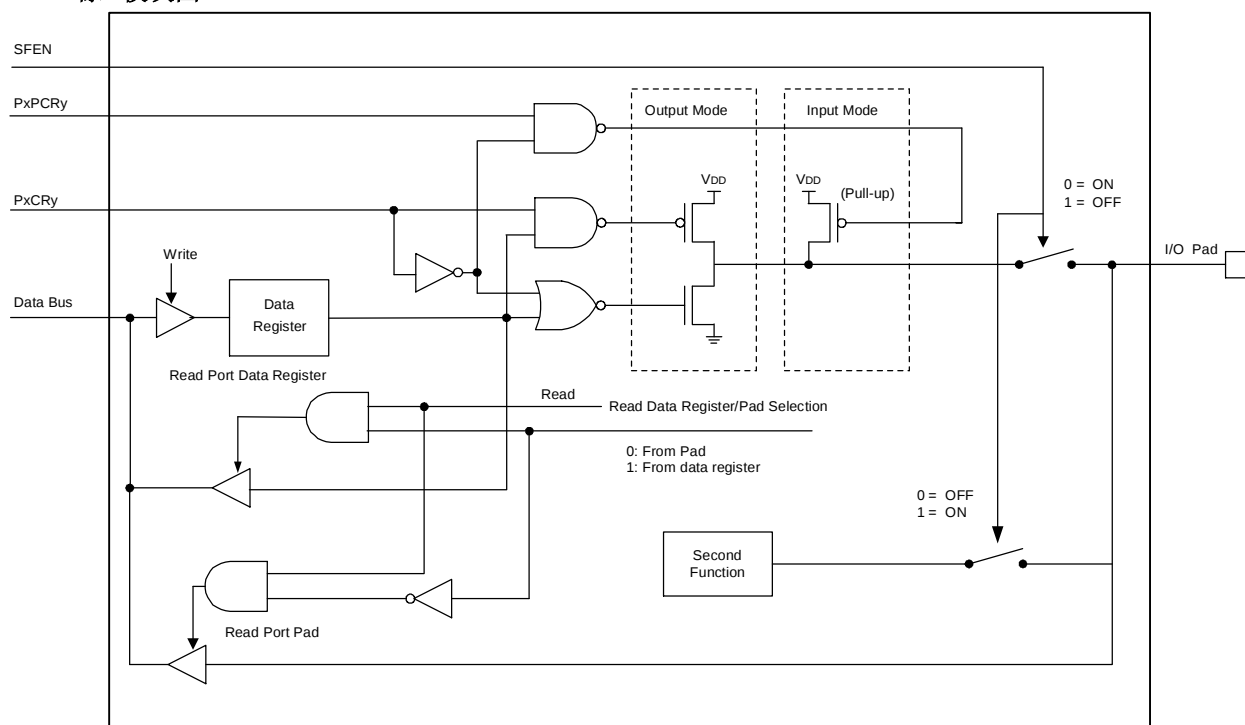
端口模式选择寄存器

EFH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P2OS	-	-	-	-	-	P2OS.2	P2OS.1	-
读/写	-	-	-	-	-	读/写	读/写	-
复位值 (POR/WDTR/LVR/PIN)	-	-	-	-	-	0	0	-

位编号	位符号	说明
2-1	P2OS.x x =2-1	端口 2 输出模式选择 0: 引脚输出模式为 N 沟道开漏输出 1: 引脚输出模式为 CMOS 挽推输出



7.7.2 端口模块图



- 1) 输入端口读操作直接读引脚电平。
- 2) 输出端口读操作的输入源有两种，一种是从端口数据寄存器读取，另一种是直接读引脚电平。用读取指令来区分：读-修改-写指令是读寄存器，而其它指令读引脚电平。
- 3) 不管端口是否共享为其它功能，对端口写操作都是针对端口数据寄存器。



7.7.3 端口共享

46 个双向 I/O 端口也能共享作为第二或第三种特殊功能。共享优先级按照外部最高内部最低的规则：

在引脚配置图中引脚最外边标注功能享有最高优先级，最里边标注功能享有最低优先级。这意味着一个引脚已经使用较高优先级功能（如果被允许的话），就不能用作较低优先级功能，即使较低优先级功能被允许。只有较高优先级功能由硬件或软件关闭后，相应的引脚才能用作较低优先级功能。上拉电阻也由相同规则控制。

当允许端口复用为其它功能时，用户可以修改 PxCR、PxPCR(x=0~5)，但在复用的其它功能被禁止前，这些操作不会影响端口状态。

当允许端口复用为其它功能时，任何对端口的读写操作只会影响到数据寄存器的值，端口引脚值保持不变，直到复用的其它功能关闭。

Port 0:

LCD Segment 5-12 (P0.0 – P0.7)

-RXD2(P0.6): EUART 2 数据输入

-TXD2(P0.7): EUART 2 数据输出

PORT0 共享列表

引脚编号	优先级	功能	允许位
Pin 48	1	TXD2	写入 SBUF2 寄存器
	2	SEG12	P0SS.7=1
	3	P0.7	无上述情况
Pin 47	1	RXD2	设置 SCON2 寄存器的 REN2 位为 1 (自动上拉)
	2	SEG11	P0SS.6=1
	3	P0.6	无上述情况
Pin 41~46	1	SEG5~SEG10	P0SS.x=1 (x=0~5)
	2	P0.0~P0.5	P0SS.x=0 (x=0~5)

Port 1:

LCD COM1-4 (P1.0-P1.3)

LCD Segment 1-4 (P1.4 – P1.7)

PWM0(P1.4): PWM0 输出

PORT1 共享列表

引脚编号	优先级	功能	允许位
Pin37	1	SEG1	P1SS.4=1
	2	PWM0	PWM0CON 寄存器 PWM0EN 位置 1, 且 P1SS.4=0
	3	P1.4	PWM0CON 寄存器 PWM0EN 位清 0, 且 P1SS.4=0
Pin38~40	1	SEG2~SEG4	P1SS.x=1(x=5~7)
	2	P1.5~P1.7	P1SS.x=0(x=5~7)
Pin33~36	1	COM1~4	P1SS 寄存器中 COMS=1
	2	P1.0~P1.3	P1SS 寄存器中 COMS=0



Port 2:

- RST (P2.0): 复位
- SCL (P2.1): TWI 串行时钟线
- SDA (P2.2): TWI 串行数据线
- AN0 (P2.3): ADC 输入通道 0
- AN1 (P2.4): ADC 输入通道 1
- AN2 (P2.5): ADC 输入通道 2
- AN3 (P2.6): ADC 输入通道 3
- INT2(P2.7): 外部中断 2
- INT3(P2.6): 外部中断 3
- T1 (P2.7): 定时器 1 外部输入或比较输出
- CALIN(P2.1): RTC 校准输入
- VIN (P2.3): 外部电压输入

PORT 2 共享功能列表

引脚编号	优先级	功能	允许位
Pin19	1	RST	代码选项
	2	P2.0	代码选项
Pin20	1	CALIN	当 RTCCON 中寄存器的 RTCEN 和 CAL 位均为 1, 将 AUTOCAL 位置 1
	2	SCL	TWICON 寄存器中的 TWIEN 位置 1
	3	P2.1	无上述情况
Pin21	1	SDA	TWICON 寄存器中的 TWIEN 位置 1
	2	P2.2	TWICON 寄存器中的 TWIEN 位清 0
Pin22	1	VIN	代码选项
	2	AN0	ADCH 寄存器的 CH0 位和 ADCON 寄存器的 ADON 位都置 1, 并且 SCH [2:0] = 000
	3	P2.3	ADCH 寄存器中的 CH0 位清 0
Pin23	1	AN1	ADCH 寄存器的 CH1 位和 ADCON 寄存器的 ADON 位置 1, 并且 SCH [2:0] = 001
	2	P2.4	ADCH 寄存器的 CH1 位清 0
Pin24	1	AN2	ADCH 寄存器的 CH2 位和 ADCON 寄存器的 ADON 位都置 1, 并且 SCH [2:0] = 010
	2	P2.5	ADCH 寄存器的 CH2 位清 0
Pin25	1	AN3	ADCH 寄存器的 CH3 位和 ADCON 寄存器的 ADON 位都置 1, 并且 SCH [2:0] = 011
	2	INT3	IEN1 寄存器的 EX3 位置 1, 并且 Port2.6 置为输入模式 (上拉由软件设置)
	3	P2.6	无上述情况
Pin26	1	T1	TCON 寄存器的 TR1 位和 TMOD 寄存器的 C/T1 位都置 1 (自动上拉); 或清 0 TMOD 寄存器的 C/T1 位并且将 TCON1 寄存器的 TC1 位置 1
	2	INT2	IEN1 寄存器的 EX2 位置 1, 并且 Port2.7 为输入模式 (上拉由软件设置)
	3	P2.7	无上述情况



Port 3:

- RXD0(P3.5): EUART 0 数据输入
- TXD0(P3.6): EUART 0 数据输出
- RXD1 (P3.3): EUART 1 数据输入
- TXD1 (P3.4): EUART 1 数据输出
- T0 (P3.0): 定时器 0 外部输入或比较输出
- T2 (P3.2): 定时器 2 外部输入/波特率时钟输出
- T2EX(P3.3): Timer 2 重载/捕捉/方向控制
- INT1(P3.0): 外部中断 1
- CALOUT (P3.2): 补偿时钟输出
- LCD Segment 29~32

PORT 3 共享功能列表

引脚编号	优先级	功能	允许位
Pin27	1	T0	TCON 寄存器的 TR0 位和 TMOD 寄存器的 C/T0位都置 1 (自动上拉); 或清 0 TMOD 寄存器的 C/T0位并且将 TCON1 寄存器的 TC0 位置 1
	2	T2EX	在 0,2,3 模式下 T2CON 寄存器的 EXEN2 位置 1 或在 1 模式下 T2CON 寄存器的 DCEN 位置 1 或在模式 1 下 DCEN 位和 EXEN2 位清 0 (自动上拉)
	3	P3.0	无上述情况
Pin28	1	CALOUT	RTCCON 寄存器中的 RTCEN 位设置为 1,并且 OUTF [1]等于 1
	2	T2	T2CON 的 TR2 位和 T2MOD 的 T2OE 位都置 1(自动上拉)
	3	P3.2	无上述情况
Pin29	1	RXD1	设置 SCON1 寄存器的 REN1 位为 1 (自动上拉)
	2	SEG29	P3SS.3=1
	3	P3.3	无上述情况
Pin30	1	TXD1	写入 SBUF1 寄存器
	2	SEG30	P3SS.4=1
	3	P3.4	无上述情况
Pin31	1	RXD0	设置 SCON 寄存器的 REN 位为 1 (自动上拉)
	2	SEG31	P3SS.5=1
	3	P3.5	无上述情况
Pin32	1	TXD0	写入 SBUF 寄存器
	2	SEG32	P3SS.6=1
	3	P3.6	无上述情况

**Port 4:**

LCD Segment 13-20 (P4.0 – P4.7)

PORT 4 共享功能列表

引脚编号	优先级	功能	允许位
Pin49~56	1	SEG13~SEG20	P4SS.X=1(X=0~7)
	2	P4.0~P4.7	P4SS.x=0(x=0~7)

Port 5:

- LCD Segment 21-28 (P5.0 – P5.7)

- PWM1(P5.6): PWM1 输出

- INT1(P5.7): 外部中断 1

PORT 5 共享功能列表

引脚编号	优先级	功能	允许位
Pin57~62	1	SEG21~SEG26	P5SS.x=1(x=0~5)
	2	P5.0~P5.5	P5SS.x=0(x=0~5)
Pin63	1	SEG27	P5SS.6=1
	2	PWM1	PWM1CON 寄存器 PWM1EN 位置 1, 且 P5SS.6=0
	3	P5.6	PWM1CON 寄存器 PWM1EN 位清 0, 且 P5SS.6=0
Pin64	1	SEG28	P5SS.7=1
	2	INT1	P5SS.7=0, IEN0 寄存器的 EX1 位置 1, 并且 Port5.7 为输入模式 (上拉由软件设置)
	3	P5.7	P5SS.7=0, 且 IEN0 寄存器的 EX1 位清 0



7.8 定时器

- | SH79F6431 有3个通用定时器（定时器0、1、2）
- | 定时器0兼容标准的8051
- | 定时器1兼容标准的8051
- | 定时器2兼容标准的8052，且有递增递减计数和可编程输出功能
- | 定时器0/1增加了比较输出功能
- | 定时器0/1增加了时钟源选择功能
- | 定时器0/1增加了时钟源分频功能

7.8.1 定时器 0 和定时器 1

每个定时的两个数据寄存器（THx & TLx ($x = 0, 1$)）可作为一个 16 位寄存器来访问。它们由寄存器 TCON 和 TMOD 控制。IEN0 寄存器的 ET0 和 ET1 位置 1 能允许定时器 0 和定时器 1 中断。（详见中断章节）。

定时 x 的方式 ($x = 0, 1$)

通过计数器/定时器模式寄存器(TMOD)的方式选择位 Mx1-Mx0，选择定时器工作方式。

模式 0: 13 位计数器/定时器

在模式 0 中, 定时器 x 为 13 位计数器/定时器。THx 寄存器存放 13 位计数器/定时器的高 8 位, TLx 存放低 5 位(TLx.4-TLx.0)。TLx 的高三位(TLx.7-TLx.5)是不确定的, 在读取时应该被忽略。当 13 位定时器寄存器递增, 溢出时, 系统置起定时器溢出标志 TFX。如果定时器 x 中断被允许, 将会产生一个中断。C/Tx 位选择计数器/定时器的时钟源。

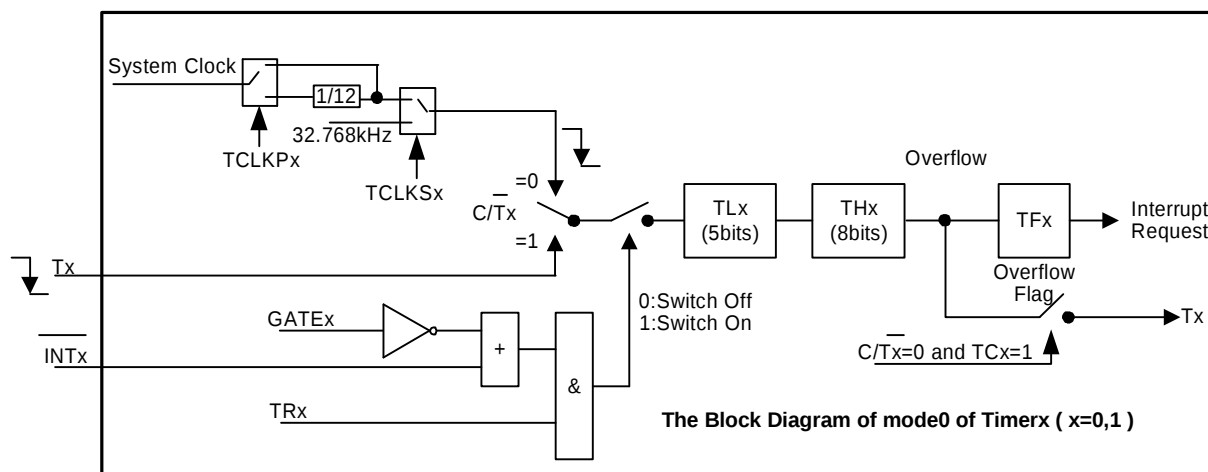
如果 $\overline{C/Tx} = 1$, 定时器 x 输入引脚(Tx)的电平从高到低跳变, 使定时器 x 数据寄存器加 1。如果 $\overline{C/Tx} = 0$, 选择系统时钟为定时器 x 的时钟源。

当 $\overline{GATEx} = 0$ 或 $\overline{GATEx} = 1$ 且输入信号 $\overline{INTx}$ 有效时, TRx 置 1 打开定时器。GATEx 置 1 允许定时器由外部输入信号 $\overline{INTx}$ 控制, 便于测量 $\overline{INTx}$ 的正脉冲宽度。TRx 位置 1 不强行复位定时器, 这意味着如果 TRx 置 1, 定时器寄存器将从上次 TRx 清 0 时的值开始计数。所以在允许定时器之前, 应该设定定时器寄存器的初始值。

当作为定时器应用时, 可配置寄存器 TCON1 中的 TCLKSx($x=0, 1$)位选择系统时钟或 32.768kHz 作为定时器 x($x=0, 1$)的时钟源。

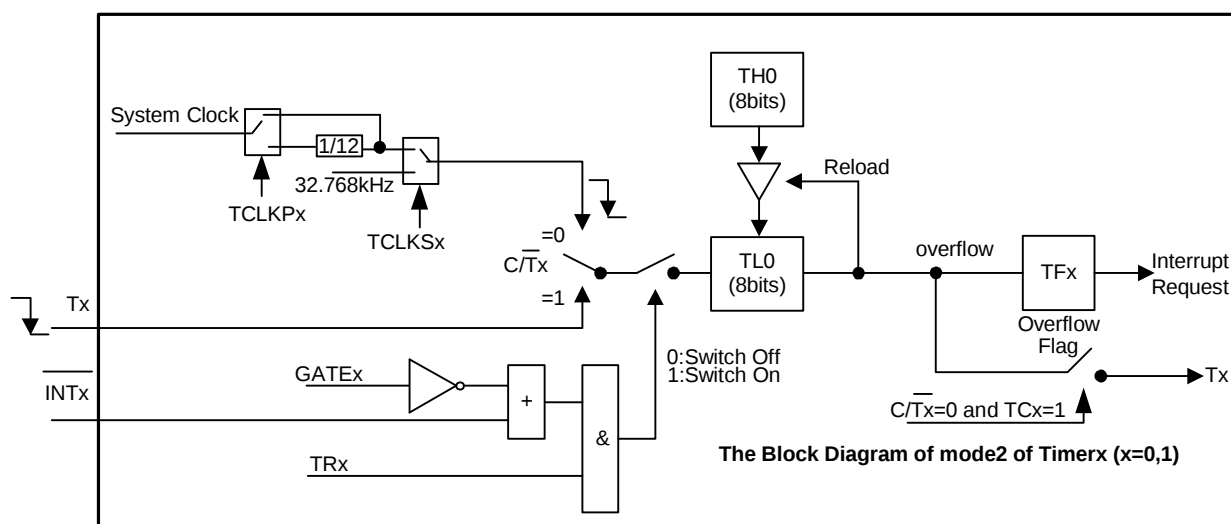
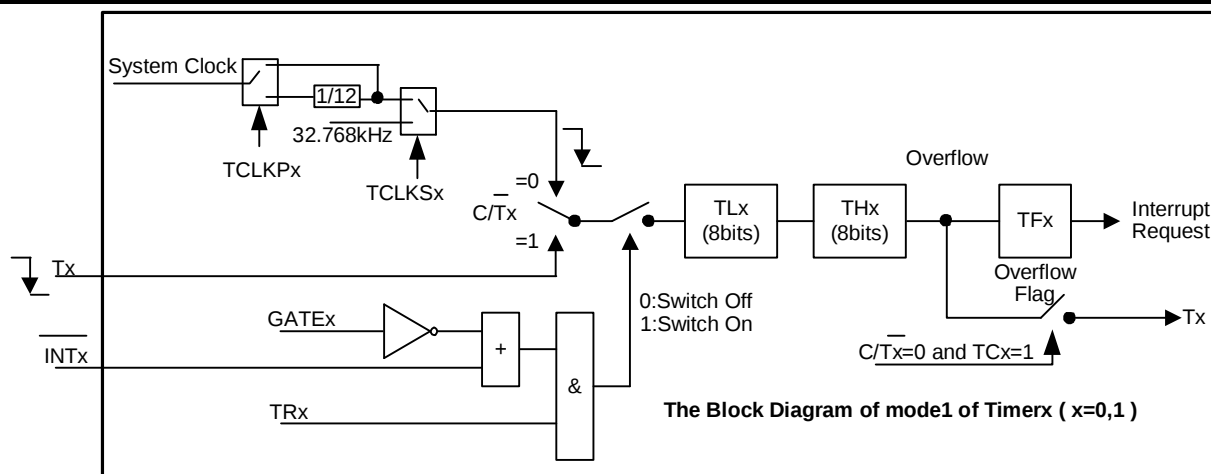
可配置寄存器 TCON1 中的 TCLKPx ($x = 0, 1$)位选择系统时钟或系统时钟的 1/12 作为定时器 x ($x = 0, 1$)的时钟源。

当作为定时器应用时, 可配置寄存器 TCON1 中的 TC0/1 位使定时器 0/1 溢出时 T0/T1 脚自动翻转。如果 TC0/1 被置 1, T0/T1 引脚自动设置为输出。



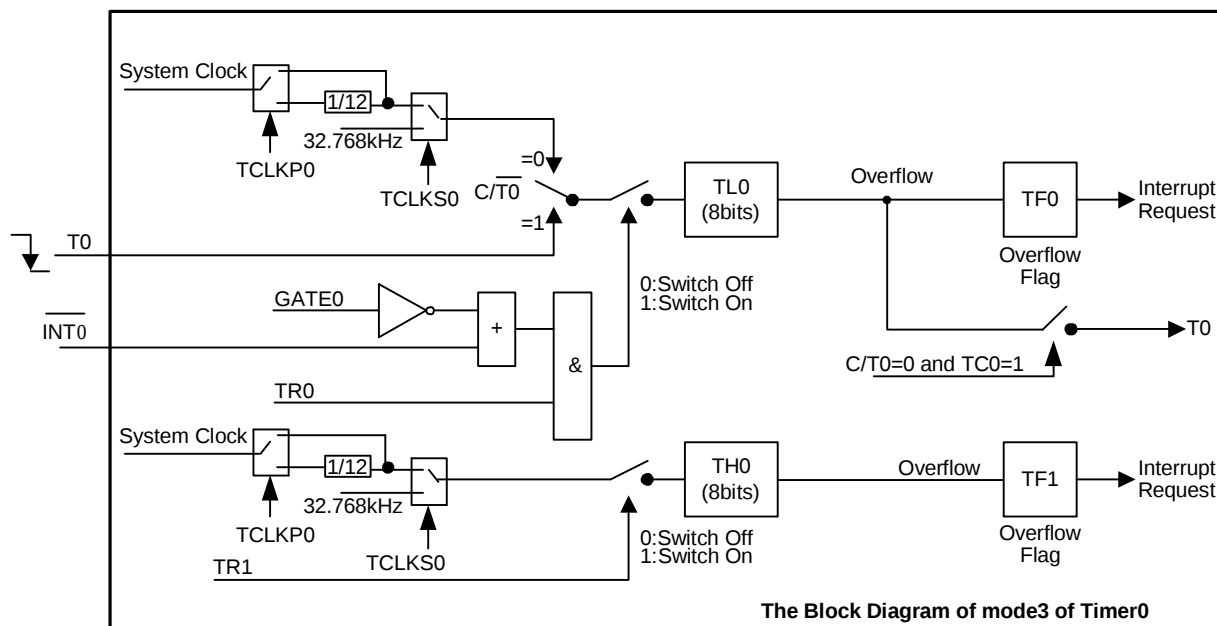
方式 1: 16 位计数器/定时器

除了使用16位定时器/计数器之外, 方式1的运行与方式0一致。打开和配置计数器/定时器也如同方式0。





当作为定时器应用时，可配置寄存器TCON1中的TC0位使定时器0溢出时T0脚自动翻转。如果TC0被置1，T0引脚自动设置为输出。





寄存器

定时器/计数器 x 控制寄存器 (x = 0,1)

88H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TCON	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	-	-
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-	-
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	-	-

位编号	位符号	说明
7,5	TFx x = 0, 1	定时器 x 溢出标志位 0 : 定时器 x 无溢出, 可由软件清 0 1 : 定时器 x 溢出, 由硬件置 1; 若由软件置 1 将会引起定时器中断
6,4	TRx x = 0, 1	定时器 x 启动, 停止控制位 0 : 停止定时器 x 1 : 启动定时器 x
3	IE1	外部中断 1 请求标志位
2	IT1	外部中断 1 触发方式选择位

定时器/计数器 x 方式寄存器 (x = 0,1)

89H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TMOD	GATE1	C/T1	M11	M10	GATE0	C/T0	M01	M00
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7,3	GATEx x = 0, 1	定时器 x 门控位 0: TRx 置 1, 定时器 x 即被允许 1: 只有INTx 在高电平期间 TRx 置 1, 定时器 x 才被允许
6,2	C/Tx x = 0, 1	定时器/计数器方式选择位 0: 定时器方式 1: 计数器方式
5-4 1-0	Mx [1:0] x = 0, 1	定时器 x 定时器方式选择位 00: 方式 0, 13 位向上计数计数器/定时器, 忽略 TLx 的第 7-5 位 01: 方式 1, 16 位向上计数计数器/定时器 10: 方式 2, 8 位自动重载向上计数计数器/定时器 11: 方式 3 (只用于定时器 0), 两个 8 位向上计数定时器

定时器 x / 计数器 x 数据寄存器 (x = 0,1)

8AH-8DH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TL0(8AH)	TL0.7	TL0.6	TL0.5	TL0.4	TL0.3	TL0.2	TL0.1	TL0.0
TH0(8CH)	TH0.7	TH0.6	TH0.5	TH0.4	TH0.3	TH0.2	TH0.1	TH0.0
TL1(8BH)	TL1.7	TL1.6	TL1.5	TL1.4	TL1.3	TL1.2	TL1.1	TL1.0
TH1(8DH)	TH1.7	TH1.6	TH1.5	TH1.4	TH1.3	TH1.2	TH1.1	TH1.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	TLx.y, THx.y x=0-1, y=0-7	定时器 x 低及高字节计数器



定时器/计数器 x 控制寄存器 1(x = 0,1)

CEH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TCON1	-	TCLKS1	TCLKS0	-	TCLKP1	TCLKP0	TC1	TC0
读/写	-	读/写	读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	-	0	0	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
6-5	TCLKSx x=0,1	定时器 x 时钟源控制位 0: 系统时钟作为定时器 x 的时钟源 1: 选择 32.768kHz 作为定时器 x 的时钟源
3-2	TCLKPx x=0,1	定时器 x 时钟源预分频控制位 0: 选择系统时钟作为定时器 x 的时钟源 1: 选择系统时钟的 1/12 作为定时器 x 的时钟源
1-0	TCx x=0,1	比较输出功能允许位 0: 禁止定时器 x 比较输出功能 1: 允许定时器 x 比较输出功能

7.8.2 定时器 2

两个数据寄存器 (TH2 和 TL2) 串联后可作为一个 16 位寄存器来访问, 由寄存器 T2CON 和 T2MOD 控制。设置 IEN0 寄存器中的 ET2 位能允许定时器 2 中断。(详见中断章节)

定时器 2 的工作模式与定时器 0 和定时器 1 相似。C/T2 选择系统时钟 (定时器) 或外部引脚 T2 (计数器) 作为定时器时钟输入。通过所选的引脚设置 TR2 允许定时器 2/计数器 2 数据寄存器计数。

定时器 2 方式

定时器 2 有 3 种工作方式: 捕获/重载, 带递增或递减计数器的自动重载方式和可编程时钟输出。CP/RL2 的组合能选择这些方式。

定时器 2 方式选择

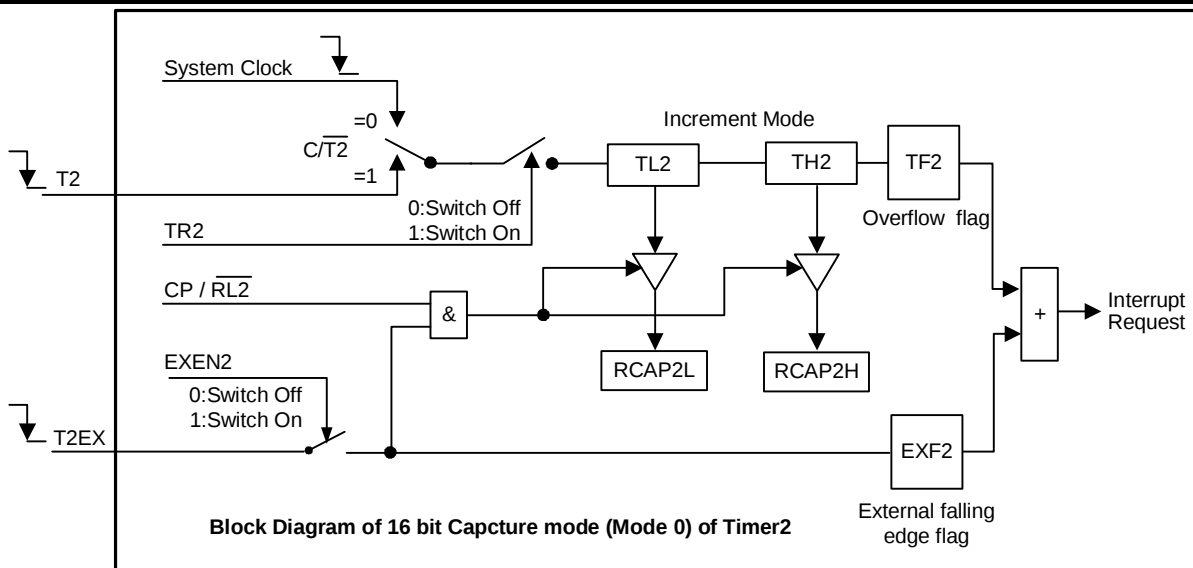
C/T2	T2OE	DCEN	TR2	CP/RL2	方式	
X	0	X	1	1	0	16 位捕获
X	0	0	1	0	1	16 位自动重载定时器
X	0	1	1	0		
0	1	X	1	X	3	只用于可编程时钟
1	1	X	1	X	X	不推荐使用
X	X	X	0	X	X	定时器 2 停止, T2EX 通路仍旧允许

方式 0: 16 位捕获

在捕获方式中, T2CON 的 EXEN2 位有两个选项。

如果 EXEN2 = 0, 定时器 2 作为 16 位定时器或计数器, 如果 IET2 被允许的话, 定时器 2 能设置 TF2 溢出产生一个中断。

如果 EXEN2 = 1, 定时器 2 执行相同操作, 但是在外部输入 T2EX 上的下降沿也能引起在 TH2 和 TL2 中的当前值分别被捕获到 RCAP2H 和 RCAP2L 中, 此外, 在 T2EX 上的下降沿也能引起在 T2CON 中的 EXF2 被设置。如果 IET2 被允许, EXF2 位也像 TF2 一样也产生一个中断。



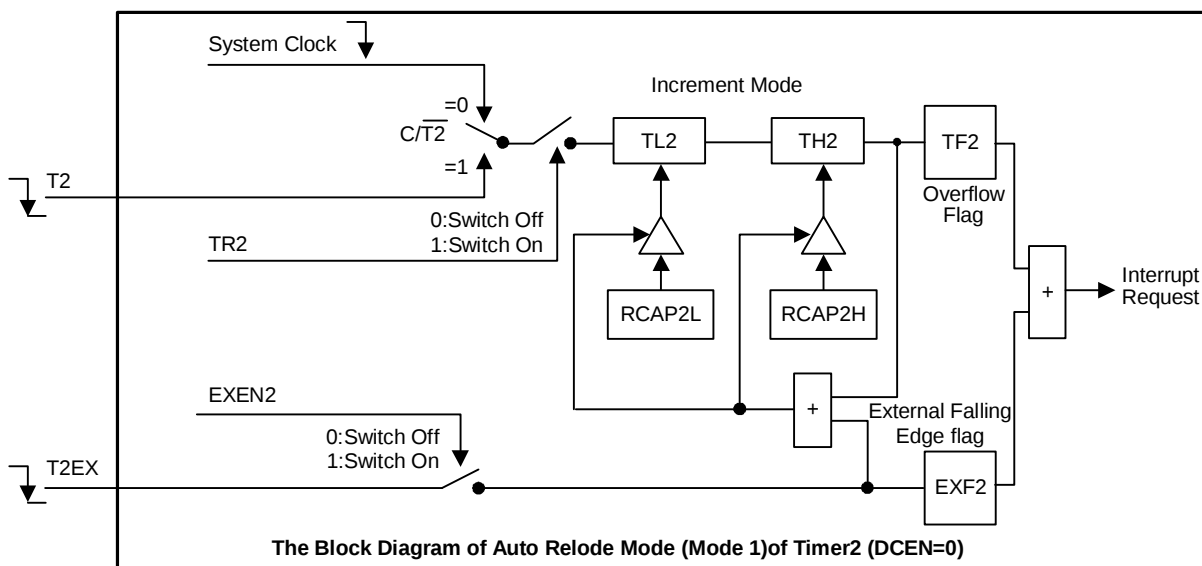
方式 1: 16 位自动重载定时器

在 16 位自动重载方式下，定时器 2 可以被选为递增计数或递减计数。这个功能通过 T2MOD 中的 DCEN 位（递减计数允许）选择。系统复位后，DCEN 位复位值为 0，定时器 2 默认递增计数。当设置 DCEN 时，定时器 2 递增计数或递减计数取决于 T2EX 引脚上的电平。

当 DCEN=0，通过在 T2CON 中的 EXEN2 位选择两个选项。

如果 EXEN2 = 0，定时器 2 递增到 0FFFFH，在溢出后置起 TF2 位，同时定时器自动将用户软件写好的寄存器 RCAP2H 和 RCAP2L 的 16 位值装入 TH2 和 TL2 寄存器。

如果 EXEN2 = 1，溢出或在外部输入 T2EX 上的下降沿都能触发一个 16 位重载，置起 EXF2 位。如果 IET2 被使能，TF2 和 EXF2 位都能产生一个中断。



设置 DCEN 位允许定时器 2 递增计数或递减计数。当 DCEN = 1 时，T2EX 引脚控制计数的方向，而 EXEN2 控制无效。

T2EX 置 1 可使定时器 2 递增计数。定时器递增到 0FFFFH，在溢出后设置 TF2 位。溢出也能分别引起 RCAP2H 和 RCAP2L 上的 16 位值重载入定时器寄存器。

T2EX 清 0 可使定时器 2 递减计数。当 TH2 和 TL2 的值小于 RCAP2H 和 RCAP2L 的值时，定时器溢出。置起 TF2 位，同时 0FFFFH 重载入定时器寄存器。

无论定时器 2 溢出，EXF2 位都被用作结果的第 17 位。在此工作方式下，EXF2 不作为中断标志。

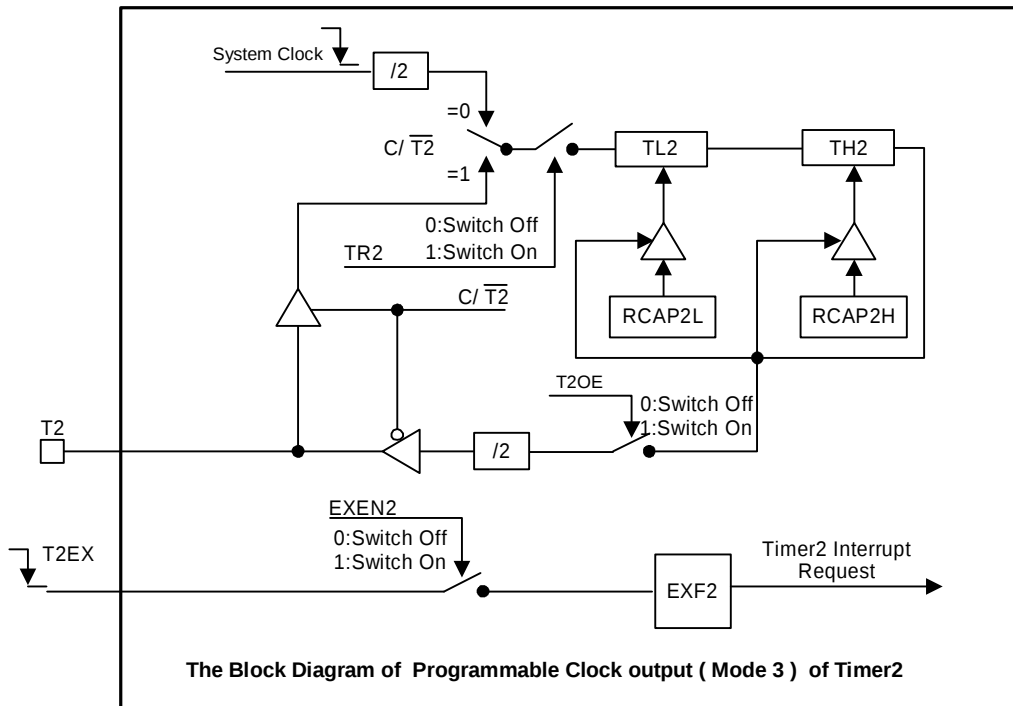


**方式 3：可编程时钟输出**

在这种方式中，T2 输出占空比为 50%的时钟：

$$\text{Clock Out Frequency} = \frac{1}{2 \times 2} \times \frac{\text{System Clock}}{65536 - [\text{RCAP2H}, \text{RCAP2L}]}$$

定时器 2 溢出不产生中断。

**注意：**

1. TF2 和 EXF2 都能引起定时器 2 的中断请求，两者有相同的向量地址。
2. 当事件发生时或其它任何时间都能由软件设置 TF2 和 EXF2 为 1，只有软件以及硬件复位才能使之清 0。
3. 当 EA =1 且 ET2=1 时，设置 TF2 或 EXF2 为 1 能引起定时器 2 中断。
4. T2CON 第 4 位,第 5 位禁止写入除 0 以外的数值,否则 T2 可能无法正常工作



SH79F6431

寄存器

定时器 2 控制寄存器

C8H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
T2CON	TF2	EXF2	-	-	EXEN2	TR2	C/T2	CP/RL2
R/W	读/写	读/写	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	-	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	TF2	定时器 2 溢出标志位 0: 无溢出 1: 溢出 (如果 RCLK = 0 和 TCLK = 0, 由硬件设置)
6	EXF2	T2EX 引脚外部事件输入 (下降沿) 被检测到的标志位 0: 无外部事件输入 (必须由软件清 0) 1: 检测到外部输入 (如果 EXEN2 = 1, 由硬件设置 1)
3	EXEN2	T2EX 引脚上的外部事件输入 (下降沿) 用作重载/捕获触发器允许/禁止控制位 0: 忽略 T2EX 引脚上的事件 1: 当定时器 2 不做为 EUART 时钟 (T2EX 始终包括上拉电阻) 时, 检测到 T2EX 引脚上一个下降沿, 产生一个捕获或重载
2	TR2	定时器 2 开始/停止控制位 0: 停止定时器 2 1: 开始定时器 2
1	C/T2	定时器 2 定时器/计数器方式选定位 0: 定时器方式, T2 引脚用作 I/O 端口 1: 计数器方式, 内部上拉电阻被打开
0	CP/RL2	捕获/重载方式选定位 0: 16 位带重载功能的定时器/计数器 1: 16 位带捕获功能的定时器/计数器



定时器 2 方式控制寄存器

C9H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
T2MOD	SSTAT2	ESU1	ESU2	-	-	-	T2OE	DCEN
读/写	读/写	读/写	读/写	-	-	-	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	-	-	-	0	0

位编号	位符号	说明
7	SSTAT2	SCON2 [7:5]功能选择 0: SCON2 [7:5]工作方式如同 SM20, SM21, SM22 1: SCON2 [7:5] 工作方式如同 FE2, RXOV2, TXCOL2
6	ESU1	EUART1 中断允许控制位 0: 禁止 EUART1 中断 1: 允许 EUART1 中断
5	ESU2	EUART2 中断允许控制位 0: 禁止 EUART2 中断 1: 允许 EUART2 中断
1	T2OE	定时器 2 输出允许位 0: 设置 P3.2/T2 作为时钟输入或 I/O 端口 1: 设置 P3.2/T2 作为时钟输出 (波特率发生器方式)
0	DCEN	递减计数允许位 0: 禁止定时器 2 作为递增/递减计数器, 定时器 2 仅作为递增计数器 1: 允许定时器 2 作为递增/递减计数器

定时器 2 重载/捕获和数据寄存器

CAH- CDH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
RCAP2L(CAH)	RCAP2L.7	RCAP2L.6	RCAP2L.5	RCAP2L.4	RCAP2L.3	RCAP2L.2	RCAP2L.1	RCAP2L.0
RCAP2H(CBH)	RCAP2H.7	RCAP2H.6	RCAP2H.5	RCAP2H.4	RCAP2H.3	RCAP2H.2	RCAP2H.1	RCAP2H.0
TL2(CCH)	TL2.7	TL2.6	TL2.5	TL2.4	TL2.3	TL2.2	TL2.1	TL2.0
TH2(CDH)	TH2.7	TH2.6	TH2.5	TH2.4	TH2.3	TH2.2	TH2.1	TH2.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	RCAP2L.x RCAP2H.x	定时器 2 重载/捕获数据, x=0-7
7-0	TL2.x TH2.x	定时器 2 高位低位计数器, x=0-7



7.9 中断

7.9.1 特性

- n 14个中断源
- n 4层中断优先级
- n 程序超范围中断

概述

SH79F6431 有 14 个中断源：1 个 OVL NMI 中断，3 个外部中断(外部中断 1/2/3)，3 个定时器中断(定时器 0/1/2)，2 个 EUART 中断，ADC 中断，TWI 中断，HSEC 中断，PWM 中断，LPD 中断。

7.9.2 程序超范围中断(OVL)

SH79F6431 有一个不可屏蔽中断（NMI）源——程序超范围中断（OVL），其向量定位在 007BH 中，不可屏蔽中断用以防止 CPU 超出有效程序范围。为应用这个特性，用户应该用常量 0xA5 填满未使用的 Flash ROM，如果 PC 超过了用户的有效程序范围，则运算代码为不存在在 8051 指令集中的 0xA5，CPU 因此获知 PC 已经超出了有效的程序范围，同时 OVL 中断发生。如果 PC 超过 64K Flash ROM 范围，不可屏蔽中断 OVL 同样会发生。

不可屏蔽中断 OVL 享有最高优先级（除复位外），不会被其它中断源中断。同样不可屏蔽中断 OVL 能自身嵌套，但堆栈不会因此增加。当 OVL 中断发生后，其它中断仍旧被允许，如果满足设定的条件，其它中断的标志将置 1。

由于 OVL 中断是不可屏蔽中断并且具有最高中断优先级，当产生 OVL 中断时，其它任何中断都被屏蔽掉，不能响应，所以用户必须处理 OVL 中断以保护系统免受不必要的影响。用户可以用 OVL 中断服务程序末端的 RETI 指令来修改压入栈顶的地址（因为进入 OVL 中断时，压入堆栈顶端的地址是无用的），这样跳出中断服务程序后，程序可以跳转到用户指定的代码，诸如复位入口或保护程序入口。

OVL_NMI_SERVICE:

```
.....  
MOV    SP, #Initial_value  
MOV    DPTR, #Start_or_Initial_address  
PUSH   DPL  
PUSH   DPH  
RETI
```

特别提示:

由于 OVL 中断是不可屏蔽中断并且具有最高中断优先级，当产生 OVL 中断时，其它任何中断都被屏蔽掉，不能响应，所以用户必须处理 OVL 中断以保护系统免受不必要的影响。



7.9.3 中断允许

任何一个中断源均可通过对寄存器 IEN0 和 IEN1 中相应的位置 1 或清 0，实现单独允许或禁止。IEN0 寄存器中还包含了一个全局允许位 EA，它是所有中断的总开关。一般在复位后，所有中断允许位设置为 0，所有中断被禁止。

初级中断允许寄存器

A8H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IEN0	EA	EADC	ET2	ES0	ET1	EX1	ET0	-
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	-

位编号	位符号	说明
7	EA	所有中断允许位 0: 禁止所有中断 1: 允许所有中断
6	EADC	ADC 中断允许位 0: 禁止 ADC 中断 1: 允许 ADC 中断
5	ET2	定时器 2 溢出中断允许位 0: 禁止定时器 2 溢出中断 1: 允许定时器 2 溢出中断
4	ES0	EUART0 中断允许位 0: 禁止 EUART0 中断 1: 允许 EUART0 中断
3	ET1	定时器 1 溢出中断允许位 0: 禁止定时器 1 溢出中断 1: 允许定时器 1 溢出中断
2	EX1	外部中断 1 允许位 0: 禁止外部中断 1 1: 允许外部中断 1
1	ET0	定时器 0 溢出中断允许位 0: 禁止定时器 0 溢出中断 1: 允许定时器 0 溢出中断

次级中断允许寄存器

A9H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IEN1	ELPD	ETWI	EPWM	ES1	EHSEC	EX3	EX2	-
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	-

位编号	位符号	说明
7	ELPD	LPD 中断允许位 0: 禁止 LPD 中断 1: 允许 LPD 中断
6	ETWI	TWI 溢出中断允许位 0: 禁止 TWI 中断 1: 允许 TWI 中断
5	EPWM	PWM 周期中断允许位 0: 禁止 PWM 中断 1: 允许 PWM 中断



4	ES1	EUART1/2 中断允许位 0: 禁止 EUART1/2 中断 1: 允许 EUART1/2 中断
3	EHSEC	半秒中断允许位 0: 禁止半秒中断 1: 允许半秒中断
2	EX3	外部中断 3 允许位 0: 禁止外部中断 3 1: 允许外部中断 3
1	EX2	外部中断 2 允许位 0: 禁止外部中断 2 1: 允许外部中断 2

7.9.4 中断标志

每个中断源都有自己的中断标志，当产生中断时，硬件会置起相应的标志位，在中断汇总表中列出各中断标志位。

外部中断源产生外部中断 $INTx(x = 1, 2, 3)$ 时，如果中断为边沿触发，CPU 在响应中断后，各中断标志位（TCON 寄存器的 IE1 位，EXF0 寄存器的 IE2/3 位）被硬件清 0；如果中断是低电平触发，外部中断源直接控制中断标志，而不是由片上硬件控制。

定时器 0/1 的计数器溢出时，TCON 寄存器的 TFx ($x = 0, 1$) 中断标志位置 1，产生**定时器 0/1** 中断，CPU 在响应中断后，标志被硬件自动清 0。

T2CON 寄存器的 TF2 或 EXF2 标志位置 1 时，产生**定时器 2** 中断，CPU 在响应中断后，标志不能被硬件自动清 0。事实上，中断服务程序必须决定是由 TF2 或是 EXF2 产生中断，标志必须由软件清 0。

SCON 寄存器的标志 RI 或 TI 置 1 时，产生 **EUARTx ($x = 0, 1$)** 中断，CPU 在响应中断后，标志不会被硬件自动清 0。事实上，中断服务程序必须判断是收中断还是发中断，标志必须由软件清 0。EUART2 与 EUART1 共享一个中断地址。

ADCON 寄存器的 ADCIF 标志位置 1 时，产生 **ADC** 中断。如果中断产生，ADDH/ADDL 中的转换结果是有效的。如果 ADC 模块的连续比较功能打开，在每次转换中，如果转换结果小于比较值时，ADCIF 标志位为 0；如果转换结果大于比较值时，ADCIF 标志位置 1，ADCIF 中断标志必须由软件清除。

RTCCON 寄存器的 HSECIF 标志位置 1 时，产生**半秒**中断，标志必须由软件清 0。

TWICON 寄存器的 TWIIF 标志位置 1 时，产生 **TWI** 中断，标志必须由软件清 0。

PWMxCON($x=0\sim1$)寄存器的 PWMIFx 标志位置 1 时，产生 **PWM** 中断，标志必须由软件清 0。

LPDCON 寄存器的 LPDIF 标志被置位时，**LPD** 产生中断。CPU 在响应中断后，标志被硬件自动清除。



定时器 x / 计数器 x 控制寄存器 (x = 0, 1)

88H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TCON	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	-	-
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-	-
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	-	-

位编号	位符号	说明
7,5	TFx (x = 0, 1)	定时器 x 溢出标志 0: 定时器 x 无溢出 1: 定时器 x 溢出
6,4	TRx (x = 0, 1)	定时器 x 启动, 停止控制 0: 停止定时器 x 1: 启动定时器 x
3	IE1	外部中断 1 请求标志 0: 无中断挂起 1: 中断挂起
2	IT1	外部中断 1 触发方式 0: 低电平触发 1: 下降沿边触发

外部中断标志寄存器 0

E8H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
EXF0	-	-	IT31	IT30	IT21	IT20	IE3	IE2
读/写	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	-	-	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
5-4	IT3[1:0]	外部中断 3 触发模式位 00: 低电平触发 01: 下降沿触发 10: 上升沿触发 11: 双沿触发
3-2	IT2[1:0]	外部中断 2 触发模式位 00: 低电平触发 01: 下降沿触发 10: 上升沿触发 11: 双沿触发
1	IE3	外部中断 3 请求标志位 0: 无中断挂起 1: 中断挂起
0	IE2	外部中断 2 请求标志位 0: 无中断挂起 1: 中断挂起

7.9.5 中断向量

当一个中断产生时, 程序计数器内容被压栈, 相应的中断向量地址被载入程序计数器。中断向量的地址在**中断汇总表**中详细列出。

7.9.6 中断优先级

每个中断源都可被单独设置为4个中断优先级之一, 分别通过清0或置1 IPL0, IPH0, IPL1, IPH1中相应位来实现。但OVL不可屏蔽中断无需IPH/IPL控制, 在所有中断源中享有最高优先级 (除复位外)。中断优先级服务程序描述如下:



响应一个中断服务程序时，可响应更高优先级的中断，但不能响应同优先级或低优先级的另一个中断。

响应最高级中断服务程序时，不响应其它任何中断。如果不同中断优先级的中断源同时申请中断时，响应较高优先级的中断申请。

如果同优先级的中断源在指令周期开始时同时申请中断，那么内部查询序列确定中断请求响应顺序。

中断优先级		
优先位		中断优先级等级
IPHx	IPLx	
0	0	等级 0（最低优先级）
0	1	等级 1
1	0	等级 2
1	1	等级 3（最高优先级）

中断优先级控制寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IPL0 (B8H)	-	PADCL	PT2L	PS0L	PT1L	PX1L	PT0L	-
IPH0 (B4H)	-	PADCH	PT2H	PS0H	PT1H	PX1H	PT0H	-
读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	-	0	0	0	0	0	0	-

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IPL1 (B9H)	PLPDL	PTWIL	PPWML	PS1L	PHSECL	PX3L	PX2L	-
IPH1 (B5H)	PLPDH	PTWIH	PPWMH	PS1H	PHSECH	PX3H	PX2H	-
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	-

位编号	位符号	说明
7-0	PxxxL/H	相应中断源 xxx 优先级选择



7.9.7 中断处理

中断标志在每个机器周期都会被采样获取。所有中断都在时钟的上升沿被采样。如果一个标志被置起，那么 CPU 捕获到后中断系统调用一个长转移指令（**LCALL**）调用其中断服务程序，但由硬件产生的 **LCALL** 会被下列任何条件阻止：

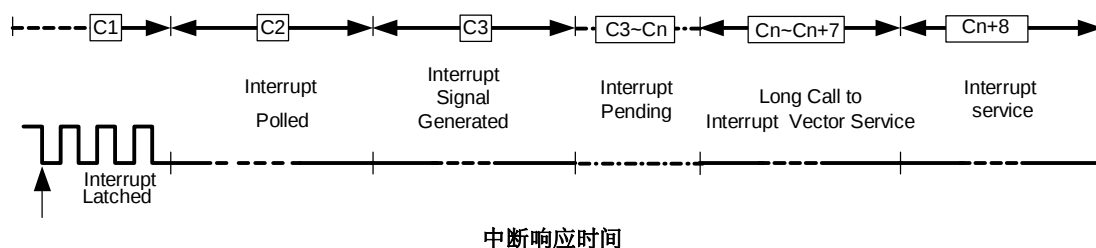
同级或更高级的优先级中断在运行中。

当前的周期不是执行中指令的最后一个周期。换言之，正在执行的指令完成前，任何中断请求都得不到响应。

正在执行的是一条 **RETI** 或者访问专用寄存器 **IEN0\1** 或是 **IPL\H** 的指令。换言之，在 **RETI** 或者读写 **IEN0\1** 或是 **IPL\H** 之后，不会马上响应中断请求，而至少在执行一条其它指令之后才会响应。

注意：因为更改优先级通常需要 2 条指令，在此期间，建议关闭相应的中断以避免在修改优先级过程中产生中断。如果当模块状态改变而中断标志不再有效时，将不会响应此中断。每一个轮询周期只查询有效的中断请求。

轮询周期/**LCALL** 次序如下图所示：



由硬件产生的 **LCALL** 把程序计数器中的内容压入堆栈（但不保存 **PSW**），然后将相应中断源的向量地址(参照中断向量表)存入程序计数器。

中断服务程序从指定地址开始，到 **RETI** 指令结束。**RETI** 指令通知处理器中断服务程序结束，然后把堆栈顶部两字节弹出，重载入程序计数器中，执行完中断服务程序后程序回到原来停止的地方。**RET** 指令也可以返回到原来地址继续执行，但是中断优先级控制系统仍然认为一个同一优先级的中断被响应，这种情况下，当同一优先级或低优先级中断将不会被响应。



7.9.8 中断响应时间

如果检测出一个中断，这个中断的请求标志位就会在被检测后的每个机器周期被置起。内部电路会保持这个值直到下一个机器周期，CPU 会在第 3 个机器周期产生中断。如果响应有效且条件允许，在下一个指令执行的时候硬件 LCALL 指令将调用请求中断的服务程序，否则中断被挂起。LCALL 指令调用程序需要 7 个机器周期。因而，从外部中断请求到开始执行中断程序至少需要 3+7 个完整的机器周期。

当请求因前述的三个情况受阻时，中断响应时间会加长。如果同级或更高优先级的中断正在执行，额外的等待时间取决于正执行的中断服务程序的长度。

如果正在执行的指令还没有进行到最后一个周期，假如正在执行 RETI 指令，则完成正在执行的 RETI 指令，需要 8 个周期，加上为完成下一条指令所需的最长时间 20 个机器周期(如果该指令是 16 位操作数的 DIV, MUL 指令)，若系统中只有一个中断源，再加上 LCALL 调用指令 7 个机器周期，则最长的响应时间是 2+8+20+7 个机器周期。所以，中断响应时间一般大于 10 个机器周期小于 37 个机器周期。

7.9.9 外部中断输入

SH79F6431 有 3 个外部中断输入。外部中断 1-3 分别有一个独立的中断源。外部中断 1 可以通过设置 TCON 寄存器的 IT1 位来选择是电平触发或是边沿触发。当 IT1=0 时，外部中断 INT1 引脚为低电平触发；当 IT1=1，外部中断 INT1 为沿触发，在这个模式中，一个周期内 INT1 引脚上连续采样为高电平而下个周期为低电平，TCON 寄存器的中断请求标志位置 1，发出一个中断请求。由于外部中断引脚每个机器周期采样一次，输入高或低电平应当保持至少 1 个机器周期以确保能够被正确采样到。

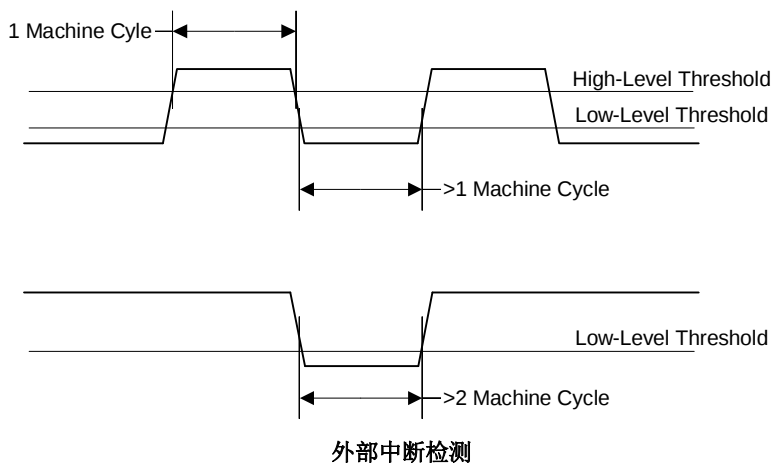
如果外部中断为下降沿触发，外部中断源应当将中断脚至少保持 1 个机器周期高电平，然后至少保持 1 个机器周期低电平。这样就确保了边沿能够被检测到以使 IEx 置 1。当调用中断服务程序后，CPU 自动将 IEx 清 0。

如果外部中断为低电平触发，外部中断源必须一直保持请求有效，直到产生所请求的中断为止，此过程需要 2 个系统时钟周期。如果中断服务完成后而外部中断仍旧维持，则会产生下一次中断。当中断为电平触发时不必清除中断标志 IEx (x=1,2,3)，因为中断只与输入口电平有关。

外部中断 2-3 除了具有更多的中断触发方式外，与外部中断 1 操作类似。

当 SH79F6431 进入空闲或是掉电模式，中断会唤醒处理器继续工作，详见电源管理章节。

注意：外部中断 1-3 的中断标志位在执行中断服务程序时被自动硬件清 0。



**7.9.10 中断汇总**

中断源	向量地址	允许位	标记位	轮询优先级	中断号(C51)
复位	0000h	-	-	0 (最高级)	-
Reserved	0003h	-	-	2	0
Timer0	000Bh	ET0	TF0	3	1
INT1	0013h	EX1	IE1	4	2
Timer1	001Bh	ET1	TF1	5	3
EUART0	0023h	ES	RI+TI	6	4
Timer2	002Bh	ET2	TF2+EXF2	7	5
ADC	0033h	EADC	ADCIF	8	6
INT2	0043h	EX2	IE2	10	8
INT3	004Bh	EX3	IE3	11	9
HSEC	0053h	EHSEC	HSECIF	12	10
EUART1	005Bh	ES1+ESU1/ESU2	RI1+TI1 / RI2+TI2	13	11
PWM	0063h	EPWM+PWMIE0/1	PWMIF0/1	14	12
TWI	006Bh	ETWI	TWIIF	15	13
LPD	0073h	ELPD	LPDIF	16	14
OVL NMI	007Bh	-	-	1	15



8 增强功能

8.1 LCD 驱动器

LCD 驱动器包含一个控制器，一个占空比发生器，及 4 COM 驱动器引脚和 39 SEG 驱动器引脚。由 P0SS、P1SS、P3SS、P4SS、P5SS 寄存器控制，Segment1-39 脚和 COM1-4 还可以当作 I/O 口使用。

39 字节的 LCD 显示数据 RAM 存储区的地址为 B00H-B26H，如果需要，它们可以作为数据存储器使用。

SH79F6431 提供一种传统电阻型 LCD 显示方式，支持对比度调节，支持 1/4 占空比 1/3 偏置电压驱动方式，支持快速充电模式(Fast Charge Mode)以降低功耗。

LCD 驱动电压 V_{LCD} 等于 V_{OUT} 。

当 SH79F6431 进入省电模式后，LCD 被关闭，但 LCD RAM 仍然会保持数据。

在上电复位、引脚复位、低电压复位或看门狗复位期间，LCD 被关闭。

当 LCD 被关闭时，Common 和 Segment 都输出低电平。

8.1.1 电阻型 LCD 模式

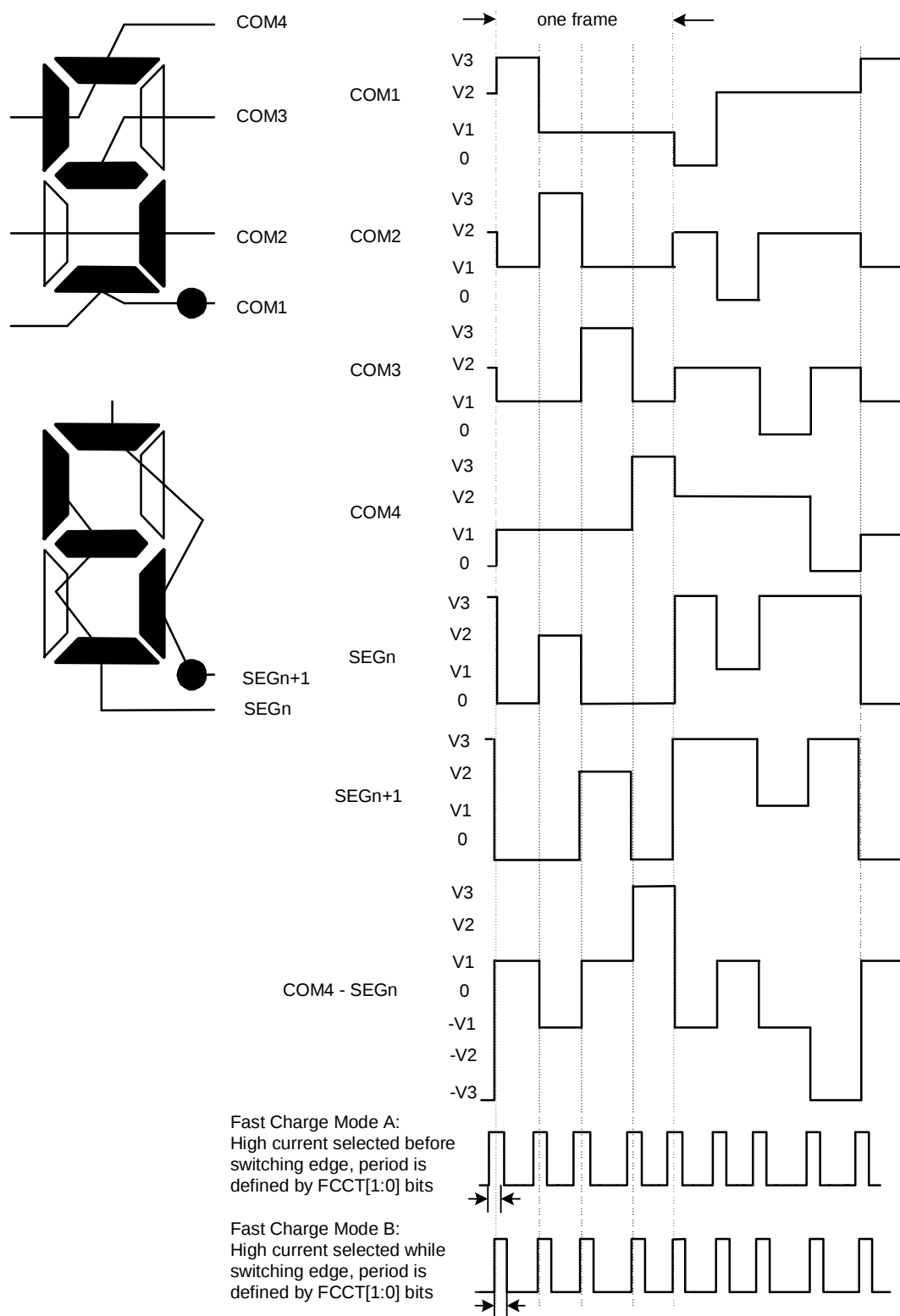
传统电阻型 LCD 显示模式有以下特性：

- 由 LCDCON1 寄存器的 CONTR[2:0]位控制 8 级对比度调节；
- 1/4 占空比时帧频为 64Hz；
- 支持快速充电模式(Fast Charge Mode)以降低功耗。

由 LCDCON 寄存器的 MOD[1:0]位控制可选择 LCD 偏置电阻(R_{LCD})为 20k 或 150k/300k。选择 20k 偏置电阻可以得到较好的显示效果，但电流相对会大一些，不适合低功耗的应用。将 LCDON 的 MOD[1:0]位设置为 00 选择 150k/300k 偏置电阻，虽然可以达到较低的功耗，但 LCD 显示效果会变得差一些。150k 和 300k 的选择由 LCDCON1[6]位控制。

因此，MCU 提供了兼顾低功耗和显示效果的显示模式：快速充电模式。设置 MOD[1:0]=1x 可以选择此种显示方式，在显示数据刷新时刻选择 20k 偏置电阻，提供较大的驱动电流，在数据保持期间选择 150k/300k 偏置电阻，提供较小的驱动电流。

快速充电显示方式有两种充电模式：模式 A 和模式 B，由 LCDCON1 寄存器的 FCMOD 位来选择。由 LCDCON1 寄存器的 FCCTL[1:0]位选择充电时间为 LCD com 周期的 1/8、1/16、1/32 或 1/64。



LCD 波形(1/4 占空比, 1/3 偏置)



SH79F6431

寄存器

LCD 控制寄存器

ABH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
LCDON	LCDON	-	-	-	MOD1	MOD0	-	-
读/写	读/写	-	-	-	读/写	读/写	-	-
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	-	-	-	0	0	-	-

位编号	位符号	说明
7	LCDON	LCD 开/关控制位 0: 禁止 LCD 驱动器 1: 允许 LCD 驱动器
3-2	MOD[1:0]	驱动模式选择位 00: 传统模式, 偏置电阻为 150k/300k 01: 传统模式, 偏置电阻为 20k 10: 快速充电模式, 偏置电阻自动在 20k 和 150k/300k 之间切换 11: 传统模式, 偏置电阻为 150k/300k

LCD 对比度寄存器

AAH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
LCDON1	FCMOD	RLCD	FCCTL1	FCCTL0	-	CONTR2	CONTR1	CONTR0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	-	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	FCMOD	快速充电模式控制位 0: 快速充电模式 A 1: 快速充电模式 B
6	RLCD	LCD 偏置电阻选择控制位 0: LCD 偏置电阻为 150k 1: LCD 偏置电阻为 300k
5-4	FCCTL[1:0]	充电时间控制位 00: 1/8 LCD com 周期 01: 1/16 LCD com 周期 10: 1/32 LCD com 周期 11: 1/64 LCD com 周期
2-0	CONTR[2:0]	LCD 对比度控制位 000: $V_{LCD}=0.650 V_{OUT} \pm 5mV$ 001: $V_{LCD}=0.700 V_{OUT} \pm 5mV$ 010: $V_{LCD}=0.750 V_{OUT} \pm 5mV$ 011: $V_{LCD}=0.800 V_{OUT} \pm 5mV$ 100: $V_{LCD}=0.850 V_{OUT} \pm 5mV$ 101: $V_{LCD}=0.900 V_{OUT} \pm 5mV$ 110: $V_{LCD}=0.950 V_{OUT} \pm 5mV$ 111: $V_{LCD}=1.000 V_{OUT} \pm 5mV$



SH79F6431

P0 模式选择寄存器

AEH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P0SS	P0S7	P0S6	P0S5	P0S4	P0S3	P0S2	P0S1	P0S0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	P0S[7:0]	P0 模式选择 0: P0.0-P0.7 作为 I/O 1: P0.0-P0.7 作为 Segment(SEG5 – SEG12)

P1 模式选择寄存器

ADH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P1SS	P1S7	P1S6	P1S5	P1S4	-	-	-	COMS
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-	-	-	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	-	-	-	0

位编号	位符号	说明
7-4	P1S[7:4]	P1 模式选择 0: P1.4~P1.7 作为 I/O 1: P1.4~P1.7 作为 Segment(SEG1 – SEG4)
0	COMS	P5 COM 配置选择 0: P1.0~P1.3 作为 I/O 1: P1.0~P1.3 作为 Common(COM1 – COM4)

P3 模式选择寄存器

9EH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P3SS	-	P3S6	P3S5	P3S4	P3S3	-	-	-
读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写	-	-	-
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	-	0	0	0	0	-	-	-

位编号	位符号	说明
7-4	P3S[6:3]	P3 模式选择 0: P3.3-P3.6 作为 I/O 1: P3.3-P3.6 作为 Segment (SEG29 – SEG32)

P4 模式选择寄存器

9FH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P4SS	P4S7	P4S6	P4S5	P4S4	P4S3	P4S2	P4S1	P4S0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	P4S[7:0]	P4 模式选择 0: P4.0~P4.7 作为 I/O 1: P4.0~P4.7 作为 Segment(SEG13 – SEG20)



SH79F6431

P5 模式选择寄存器

AFH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
P5SS	P5S7	P5S6	P5S5	P5S4	P5S3	P5S2	P5S1	P5S0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-4	P5S[7:0]	P5 模式选择 0: P5.0~P5.7 作为 I/O 1: P5.0~P5.7 作为 Segment(SEG21 – SEG28)

8.1.2 LCD RAM 配置

LCD 1/4 占空比, 1/3 偏置(COM1 – 4, SEG1 – 39)

地址	7	6	5	4	3	2	1	0
	-	-	-	-	COM4	COM3	COM2	COM1
B00H	-	-	-	-	SEG1	SEG1	SEG1	SEG1
B01H	-	-	-	-	SEG2	SEG2	SEG2	SEG2
B02H	-	-	-	-	SEG3	SEG3	SEG3	SEG3
B03H	-	-	-	-	SEG4	SEG4	SEG4	SEG4
B04H	-	-	-	-	SEG5	SEG5	SEG5	SEG5
B05H	-	-	-	-	SEG6	SEG6	SEG6	SEG6
B06H	-	-	-	-	SEG7	SEG7	SEG7	SEG7
B07H	-	-	-	-	SEG8	SEG8	SEG8	SEG8
B08H	-	-	-	-	SEG9	SEG9	SEG9	SEG9
B09H	-	-	-	-	SEG10	SEG10	SEG10	SEG10
B0AH	-	-	-	-	SEG11	SEG11	SEG11	SEG11
B0BH	-	-	-	-	SEG12	SEG12	SEG12	SEG12
B0CH	-	-	-	-	SEG13	SEG13	SEG13	SEG13
B0DH	-	-	-	-	SEG14	SEG14	SEG14	SEG14
B0EH	-	-	-	-	SEG15	SEG15	SEG15	SEG15
B0FH	-	-	-	-	SEG16	SEG16	SEG16	SEG16
B10H	-	-	-	-	SEG17	SEG17	SEG17	SEG17
B11H	-	-	-	-	SEG18	SEG18	SEG18	SEG18
B12H	-	-	-	-	SEG19	SEG19	SEG19	SEG19
B13H	-	-	-	-	SEG20	SEG20	SEG20	SEG20
B14H	-	-	-	-	SEG21	SEG21	SEG21	SEG21
B15H	-	-	-	-	SEG22	SEG22	SEG22	SEG22
B16H	-	-	-	-	SEG23	SEG23	SEG23	SEG23
B17H	-	-	-	-	SEG24	SEG24	SEG24	SEG24
B18H	-	-	-	-	SEG25	SEG25	SEG25	SEG25
B19H	-	-	-	-	SEG26	SEG26	SEG26	SEG26
B1AH	-	-	-	-	SEG27	SEG27	SEG27	SEG27
B1BH	-	-	-	-	SEG28	SEG28	SEG28	SEG28
B1CH	-	-	-	-	SEG29	SEG29	SEG29	SEG29
B1DH	-	-	-	-	SEG30	SEG30	SEG30	SEG30
B1EH	-	-	-	-	SEG31	SEG31	SEG31	SEG31
B1FH	-	-	-	-	SEG32	SEG32	SEG32	SEG32
B20H	-	-	-	-	SEG33	SEG33	SEG33	SEG33
B21H	-	-	-	-	SEG34	SEG34	SEG34	SEG34
B22H	-	-	-	-	SEG35	SEG35	SEG35	SEG35
B23H	-	-	-	-	SEG36	SEG36	SEG36	SEG36
B24H	-	-	-	-	SEG37	SEG37	SEG37	SEG37
B25H	-	-	-	-	SEG38	SEG38	SEG38	SEG38
B26H	-	-	-	-	SEG39	SEG39	SEG39	SEG39



8.2 两线串行接口(TWI)

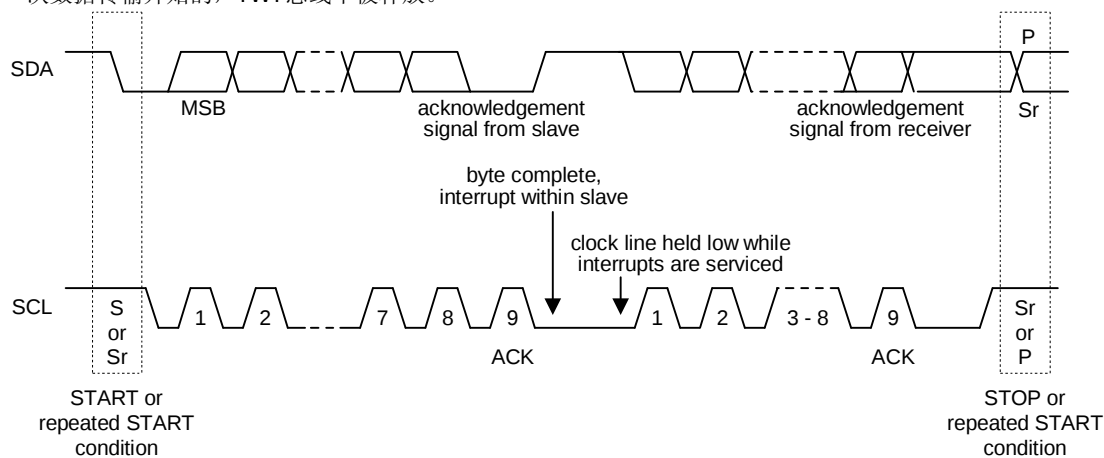
8.2.1 特性

- 只支持主模式
- 数据传输速率可选择

主机到从机的数据传输：首先主机发送一个控制字节，从机返回一个“应答位（ACK）”。接着数据字节由主机传输到从机中，从机在每一个字节接收完毕后返回一个“应答位”。

从机到主机的数据传输：首先主机发送一个控制字节，从机返回一个“应答位”。接着数据字节由从机传输到主机中，主机在每一个字节接收完毕后返回一个“应答位”。主机在最后一个字节接收完毕后返回一个“负应答位（NACK）”。“ACK”或“NACK”信号由 TWICON 寄存器中的 ACK 位控制。

START 和 STOP 信号由主机产生，一次数据传输以一个 STOP 信号或一个重复 START 信号中止，一个重复 START 信号也是从下一次数据传输开始的，TWI 总线不被释放。



TWI 总线上的数据传输

8.2.2 TWI 工作模式

SH79F6431 的 TWI 仅支持主模式，主模式又包括主发送模式和主接收模式。TWI 数据传输速率可以从 $f_{\text{SYS}}/160$ 、 $f_{\text{SYS}}/80$ 、 $f_{\text{SYS}}/40$ 、 $f_{\text{SYS}}/20$ 这几档中进行选择。

主发送模式

在主发送模式中，数据传输由主机到从机，流程如下：

1 初始 TWI

- 通过设置 BR[1:0]，设置 TWI 波特率
- 通过置 1 ETWI 位，使能 TWI 中断。并且清 0 TWIIF 位
- 通过置 1 TWIEN 位，使能 TWI
- 置 1 STA 位来启动 TWI，产生一个 START 信号

2 当发送一个 START 信号时，TWIIF 置 1 且产生 TWI 中断，软件必须写控制字节到 TWIDAT 中，清 0 TWIIF 标志位以允许下一次中断。在控制字节开始发送时，STA 会被清 0。

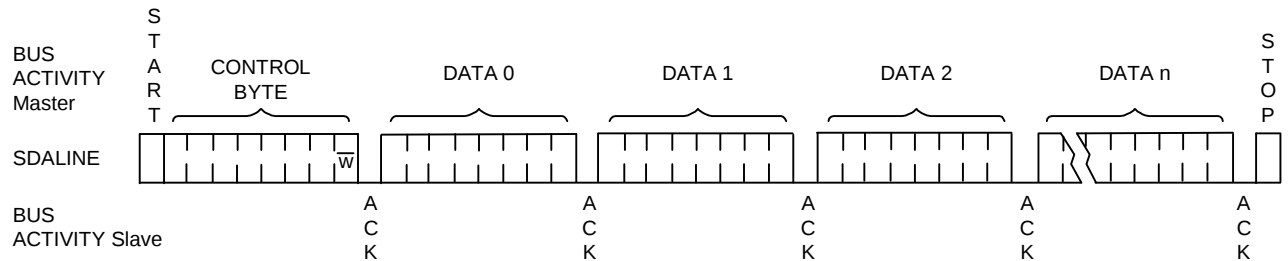
3 当从机收到控制字节后会返回 ACK 或 NACK 信号，第 2 个中断产生。

如果 ACK = 0，表明通信出错，软件必须置 1 STA 位以开始第二次通信，或置 1 STO 位以中止通信。

如果 ACK = 1，表明通信成功，软件必须为下一次发送新字节到 TWIDAT 寄存器做准备。然后退出中断服务程序，同时 TWIIF 被清除。



- 4 通信重复上述 3 个步骤直到所有字节都被发送完毕，然后主发送器必须置 1 STO 位来中止发送。如果总线中止，硬件清 0 STO 位。



主发送模式的数据传输

主接收模式

在主接收模式中，由从发送器接收到数据字节的数字。在重复 START 信号后，TWI 引擎转换到主发送器模式。流程如下：

1 初始 TWI

- 通过设置 BR[1:0]，设置 TWI 波特率
- 通过置 1 ETWI 位，使能 TWI 中断，并且清 0 TWIIF 位
- 通过置 1 TWIEN 位，使能 TWI
- 置 1 STA 位来启动 TWI，产生一个 START 信号

- 2 当发送一个 START 信号时，TWIIF 被设置且产生 TWI 中断，软件必须写控制字节到 TWIDAT 中，清除 TWIIF 标志以允许下一次中断。在控制字节开始发送时，STA 会被清除。

- 3 从机接收到控制字节发出 ACK 信号，主机产生第 2 个中断。

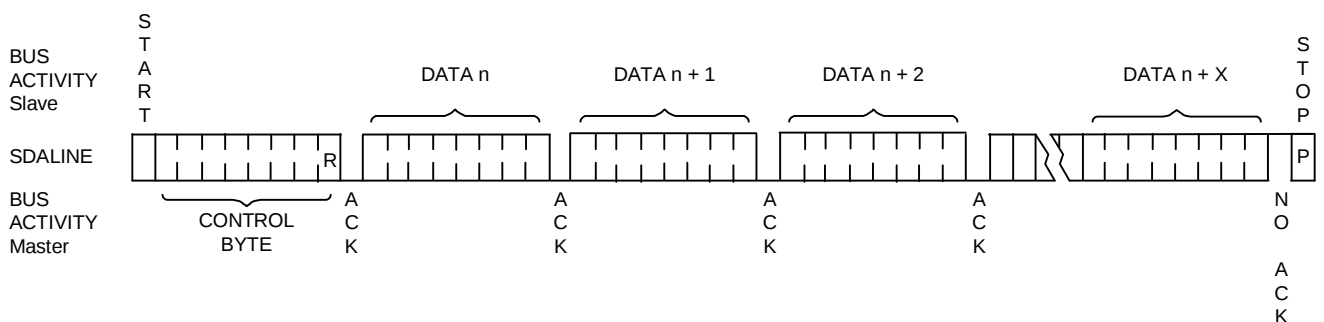
如果 ACK = 0，表明通信出错，软件必须置 1 STA 位以开始第二次通信，或置 1 STO 位以中止通信。

如果 ACK = 1，表明通信成功，软件必须为再一次发送新的字节到 TWIDAT 寄存器做准备。然后退出中断服务程序，同时 TWIIF 被清除。

- 4 当接收到新的数据时，会产生中断

如果 RVOK = 0，表明没有接收到数据

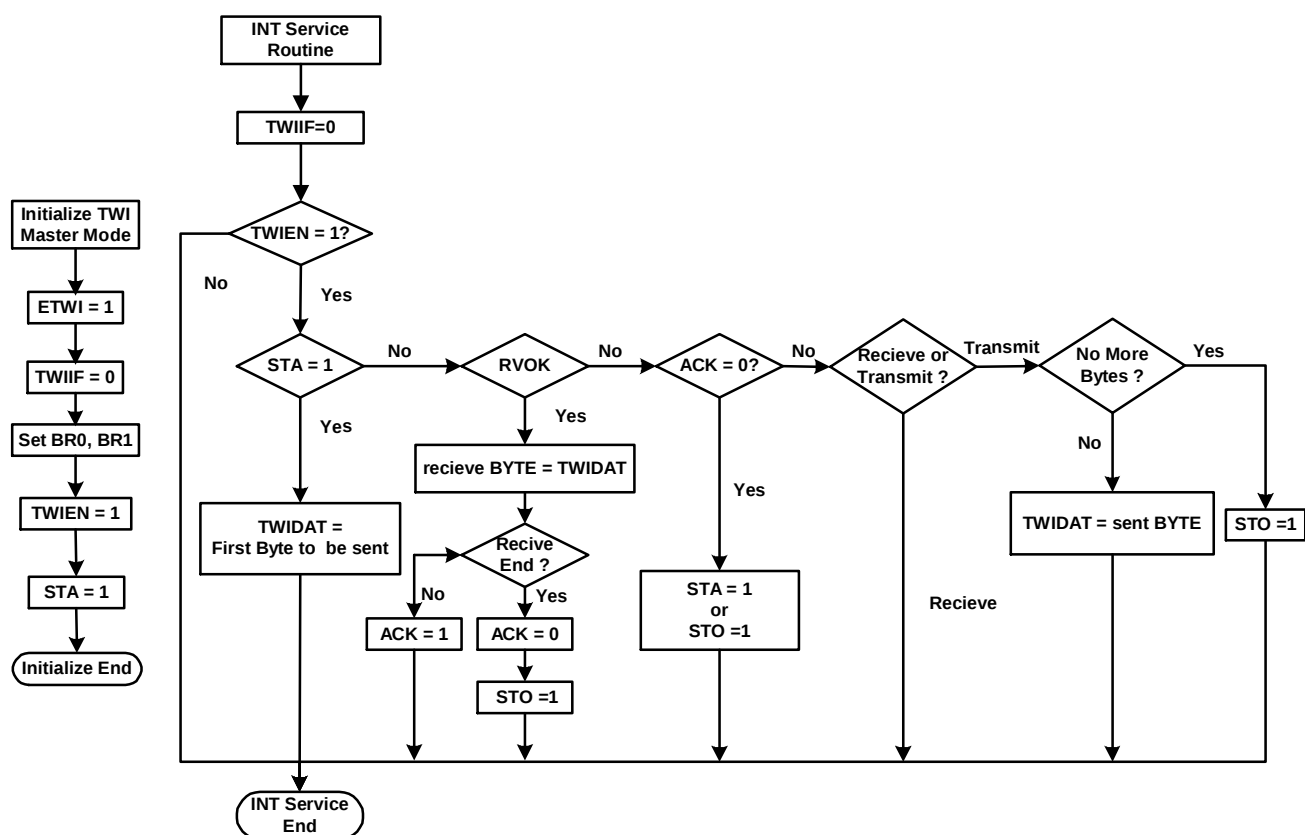
如果 RVOK = 1，表明接收到数据，软件从 TWIDAT 寄存器中得到数据，然后置 1 ACK 位接收下一字节；清 ACK 位和置 1 STO 位中止通信。如果总线中止，硬件清 0 STO 位。



主接收模式的数据传输



软件流程图





8.2.3 寄存器

TWI 状态和控制寄存器

BBH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TWICON	TWIEN	TWIIF	STA	STO	RVOK	ACK	BR1	BR0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	只读	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	TWIEN	TWI 允许位 0: 禁止 TWI 接口; 1: 允许 TWI 接口
6	TWIIF	TWI 中断标志位 0: 中断没有发生 1: 由硬件置 1 表示 TWI 中断产生
5	STA	开始标志位 0: 在开始传送第一个字节后由硬件清 0, 或错误发生。 1: 当总线闲置时, 由软件置 1 产生一个 START 或 RESTART 信号。 如果同时置 1 STA 和 STO 位, 传送 START 信号后再传送 STOP 信号。
4	STO	停止标志位 0: 在传送 STOP 信号后由硬件清除 1: 由软件设置产生一个 STOP 信号, TWI 引擎进入 idle 状态。 如果设置 STA 和 STO, 传送 START 信号后再传送 STOP 信号。
3	RVOK	收到新字节标志位 0: 未收到新字节, 当读取 TWIDAT 时由硬件清除。 1: 收到新字节, 准备读取新的字节, 由硬件设置
2	ACK	确认标记 0: 在主接收模式下: 由软件清 0 使 SDA 线路上产生 NAK 信号 在主传输模式下: 由硬件清 0 表示 SDA 线路上收到 NAK 信号 1: 在主接收模式下: 由软件置 1 使 SDA 线路上产生 ACK 信号 在主传输模式下: 由硬件置 1 表示 SDA 线路上收到 ACK 信号
1-0	BR [1:0]	波特率 00: $f_{SYS}/160$ 01: $f_{SYS}/80$ 10: $f_{SYS}/40$ 11: $f_{SYS}/20$

TWI 数据寄存器

BCH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
TWIDAT	TWID7	TWID6	TWID5	TWID4	TWID3	TWID2	TWID1	TWID0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	TWID[7:0]	TWI 数据存储器 TWI 数据寄存器是读/写移位寄存器的缓冲器。 当移位寄存器为空时, 写入 TWIT 数据寄存器的数据将直接写入移位寄存器。 当移位寄存器不为空时, 直到移位寄存器为空, 才将写入 TWI 数据寄存器的数据写入移位寄存器。 接收完数据后, 移位寄存器的数据会写入 TWI 数据寄存器, 此时读取 TWI 数据寄存器返回接收到的数据。 如果接收仍在进行中, 读取 TWI 数据寄存器将返回上一次存储在 TWI 数据寄存器中的值 (无论该数据是接收到的还是软件写入的)。



8.3 增强型通用异步收发器（EUART）

特性

- SH79F6431带有3个自带波特率发生器的EUART
- n 波特率发生器就是一个15位向上计数器
- n 增强功能包括帧出错检测及自动地址识别
- n EUART有四种工作方式
- n EUART1提供IR接口

8.3.1 EUART

工作方式

EUART 有 4 种工作方式。在通信之前用户必须先初始化 SCON。选择方式和波特率。

在所有四种方式中，任何将 SBUF 作为目标寄存器的写操作都会启动发送。在方式 0 中由设置 RI = 0 和 REN = 1 初始化接收。这会在 TxD 引脚上产生一个时钟信号，然后在 RxD 引脚上移 8 位数据。在其它方式中由输入的起始位初始化接收（如果 REN = 1）。通过发送起始位，外部发送器开始通信。

EUART 模式列表

SM0	SM1	方式	类型	波特时钟	帧长度	起始位	停止位	第 9 位
0	0	0	同步	$f_{\text{SYS}}/(4 \text{ 或 } 12)$	8 位	无	无	无
0	1	1	异步	自带波特率发生器的 溢出率/16	10 位	1	1	无
1	0	2	异步	$f_{\text{SYS}}/(32 \text{ 或 } 64)$	11 位	1	1	0, 1
1	1	3	异步	自带波特率发生器的 溢出率/16	11 位	1	1	0, 1

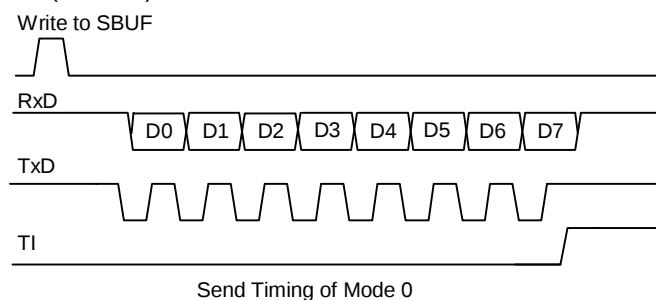


方式 0 支持与外部设备的同步通信。在 RXD 引脚上收发串行数据。TXD 引脚用作发送移位时钟。SH79F6431 提供 TxD 引脚上的移位时钟。因此这个方式是串行通信的半双工方式。在这个方式中，每帧收发 8 位，低位先接收或发送。

通过置 SM2 位(SCON.5)为 0 或 1, 波特率固定为系统时钟的 1/12 或 1/4。当 SM2 位为 0 时, 串行端口以系统时钟的 1/12 运行。当置 1 时, 串行端口以系统时钟的 1/4 运行。与标准 8051 唯一的不同的是, SH79F6431 在方式 0 中有可变波特率。

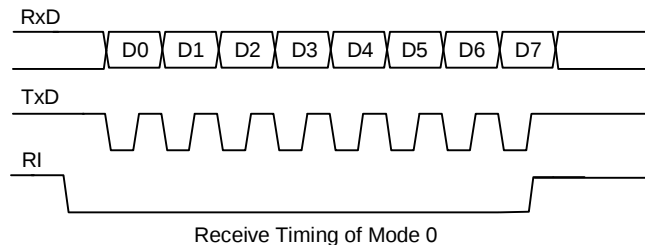
The diagram illustrates the internal architecture of the 8255 PPI. It features a central **SERIAL CONTROLLER** block. **System Clock** is divided by 12 and 4 to provide **TX CLOCK** and **RX CLOCK** signals. **Write to SBUF** and **Internal Data Bus** signals are connected to the **Transmit Shift Register** (containing **PARIN** and **SOUT**), which also receives a **LOAD CLOCK** signal. The **Transmit Shift Register** outputs **RXD** and **TXD** signals. The **SERIAL CONTROLLER** has **TX START**, **TX SHIFT**, **TX CLOCK**, **RX CLOCK**, **RX START**, **RX SHIFT**, **LOAD SBUF**, **SHIFT CLOCK**, **TI**, and **RI** pins. **TI** and **RI** are combined via an OR gate to produce the **Serial Port Interrupt** signal. **REN** and $\overline{R\bar{I}}$ are combined via an AND gate to produce the **RX START** signal. The **Receive Shift Register** (containing **SIN** and **PAROUT**) receives **RXD** and **LOAD SBUF** signals and provides a **CLOCK** signal to the **SBUF** (Shift Buffer) block. The **SBUF** block also receives **SHIFT CLOCK** and outputs **SBUF** data to a final output buffer.

任何将 **SBUF** 作为目标寄存器的写操作都会启动发送。下一个系统时钟 **Tx** 控制块开始发送。数据转换发生在移位时钟的下降沿，移位寄存器的内容逐次从左往右移位，空位置 **0**。当移位寄存器中的所有 **8** 位都发送后，**Tx** 控制模块停止发送操作，然后在下一个系统时钟的上升沿将 **TI** 置 **1 (SCON.1)**，并且 **RxD** 引脚保持高电平。



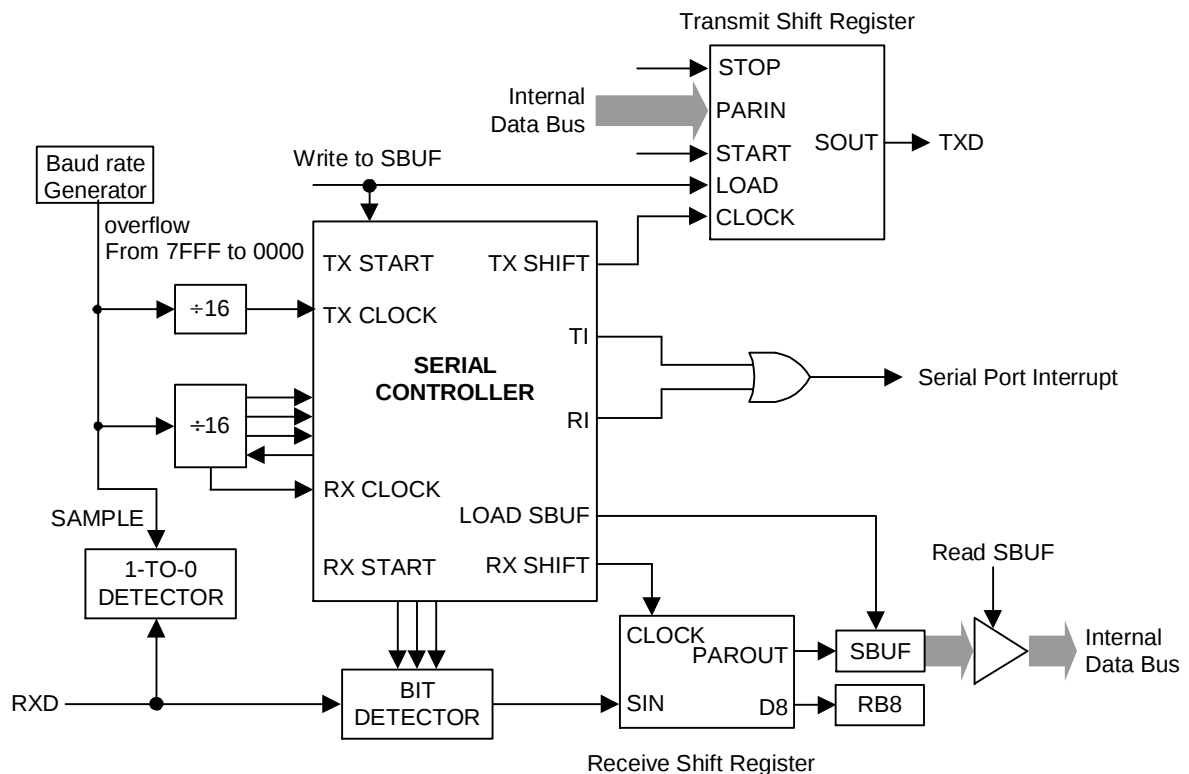


REN (SCON.4)置 1 和 RI (SCON.0)清 0 初始化接收, 下一个系统时钟启动接收, 在移位时钟的上升沿锁存数据, 接收转换寄存器的内容逐次向左移位。当所有 8 位都接收到接收移位寄存器中后, Rx 控制块停止接收, 然后在下一个系统时钟的上升沿 RI 置 1, 直到被软件清 0 才允许接收。



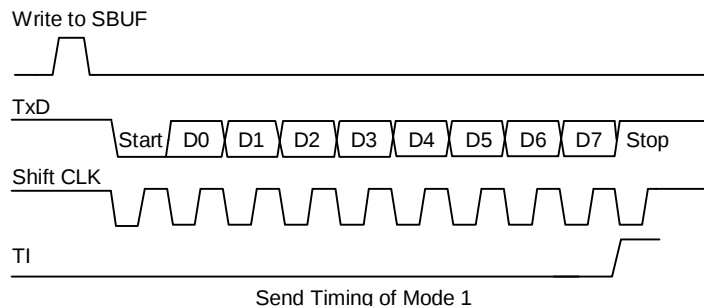
方式 1: 8 位 EUART, 可变波特率, 异步全双工

方式 1 提供 10 位全双工异步通讯, 10 位由一个起始位 (逻辑 0), 8 个数据位 (低位为第一位) 和一个停止位 (逻辑 1) 组成。在接收时, 这 8 个数据位存储在 SBUF 中而停止位储存在 RB8 (SCON.2)中。方式 1 中的波特率固定为自带波特率发生器溢出率的 1/16。功能块框图如下图所示。





任何将 SBUF 作为目标寄存器的写操作都会启动发送，实际上发送是从 16 分频计数器中的下一次跳变之后的系统时钟开始的，因此位时间与 16 分频计数器是同步的，与对 SBUF 的写操作不同步。起始位首先在 TxD 引脚上移出，然后是 8 位数据位。在发送移位寄存器中的所有 8 位数据都发送完后，停止位在 TxD 引脚上移出，在停止位发出的同时 TI 标志置 1。

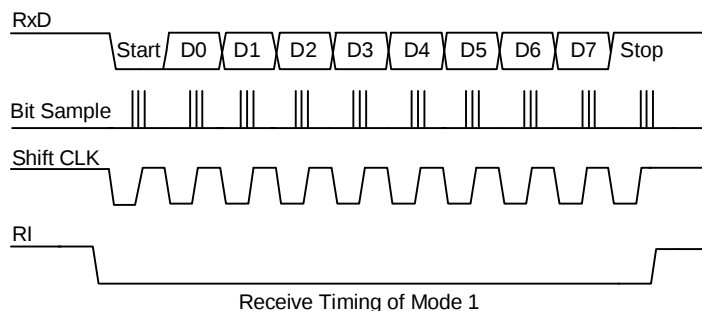


Send Timing of Mode 1

只有 REN 位置 1 时才允许接收。当 RxD 引脚检测到下降沿时串行口开始接收串行数据。为此，CPU 对 RxD 不断采样，采样速率为波特率的 16 倍。当检测下降沿时，16 分频计数器立即复位，这有助于 16 分频计数器与 RxD 引脚上的串行数据位同步。16 分频计数器把每一位的时间分为 16 个状态，在第 7、8、9 状态时，位检测器对 RxD 端的电平进行采样。为抑制噪声，在这 3 个状态采样中至少有 2 次采样值一致数据才被接收。如果所接收的第一位不是 0，说明这位不是一帧数据的起始位，该位被忽略，接收电路被复位，等待 RxD 引脚上另一个下降沿的到来。若起始位有效，则移入移位寄存器，并接着移入其它位到移位寄存器。8 个数据位和 1 个停止位移入之后，移位寄存器的内容被分别装入 SBUF 和 RB8 中，RI 置 1，但必须满足下列条件：

1. RI=0
2. SM2 = 0 或者接收的停止位= 1

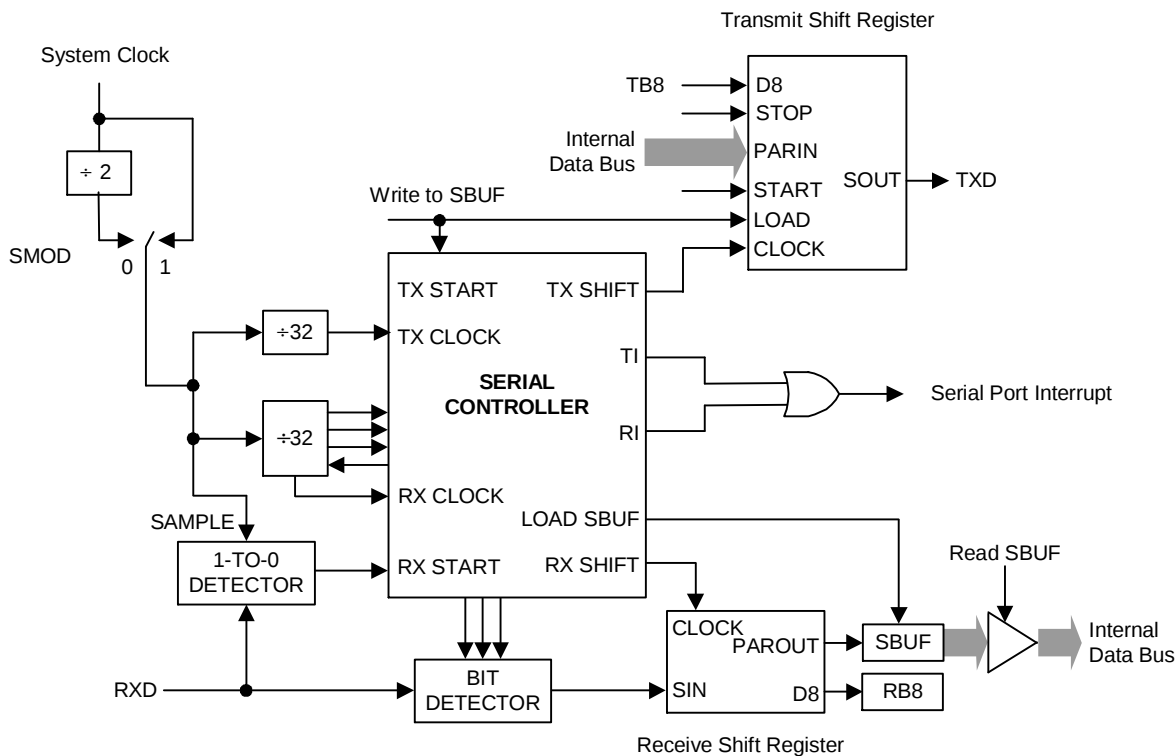
如果这些条件被满足，那么停止位装入 RB8，8 个数据位装入 SBUF，RI 被置 1。否则接收的帧会丢失。这时，接收器将重新去探测 RxD 端是否另一个下降沿。用户必须用软件清除 RI，然后才能再次接收。



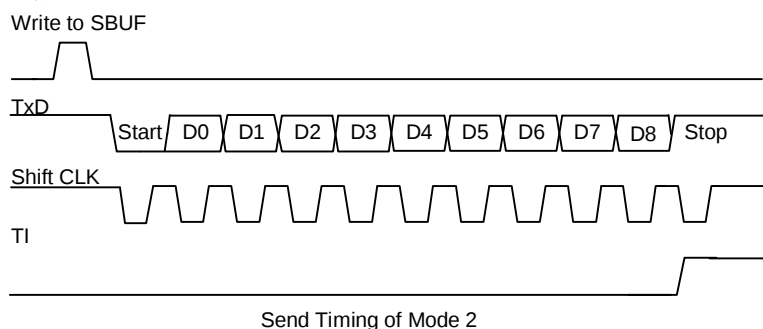
Receive Timing of Mode 1

**方式 2: 9 位 EUART, 固定波特率, 异步全双工**

这个方式使用异步全双工通信中的 11 位。一帧由一个起始位（逻辑 0），8 个数据位（低位为第一位），一个可编程的第 9 数据位（SCON 中的 TB8）可以写 0 或 1，例如，可写入 PSW 中的奇偶位 P，或用作多机通信中的数据/地址标志位。当接收到数据时，第 9 数据位进入 RB8 而停止位不保存。PCON 中的 SMOD 位选择波特率为系统工作频率的 1/32 或 1/64。功能块框图如下所示。



任何将 SBUF 作为目标寄存器的写操作都会启动发送，同时也将 TB8 载入到发送移位寄存器的第 9 位中。实际上发送是从 16 分频计数器中的下一次跳变之后的系统时钟开始的，因此位时间与 16 分频计数器是同步的，与对 SBUF 的写操作不同步。起始位首先在 TxD 引脚上移出，然后是的第 9 数据位。在发送转换寄存器中的所有 9 位数据都发送完后，停止位在 TxD 引脚上移出，在停止位发送后 TI 标志置 1。



Send Timing of Mode 2

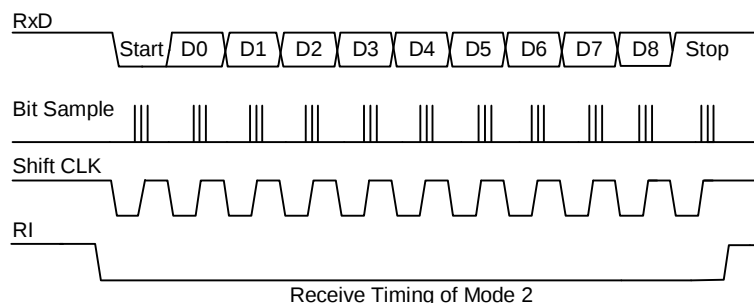
只有 REN 位置 1 时才允许接收。当 RxD 引脚检测到下降沿时串行口开始接收串行数据。为此，CPU 对 RxD 不断采样，采样速率为波特率的 16 倍。当检测下降沿时，16 分频计数器立即复位。这有助于 16 分频计数器与 RxD 引脚上的串行数据位同步。16 分频计数器把每一位的时间分为 16 个状态，在第 7、8、9 状态时，位检测器对 RxD 端的电平进行采样。为抑制噪声，在这 3 个状态采样中至少有 2 次采样值一致数据才被接收。如果所接收的第一位不是 0，说明这位不是一帧数据的起始位，该位被忽略，接收电路被复位，等待 RxD 引脚上另一个下降沿的到来。若起始位有效，则移入移位寄存器，并接着移入其它位到移位寄存器。9 个数据位和 1 个停止位移入之后，移位寄存器的内容被分别装入 SBUF 和 RB8 中，RI 置 1，但必须满足下列条件：

1. RI=0



2. SM2 = 0 或者接收的第 9 位 = 1，且接收的字节符合实际从机地址

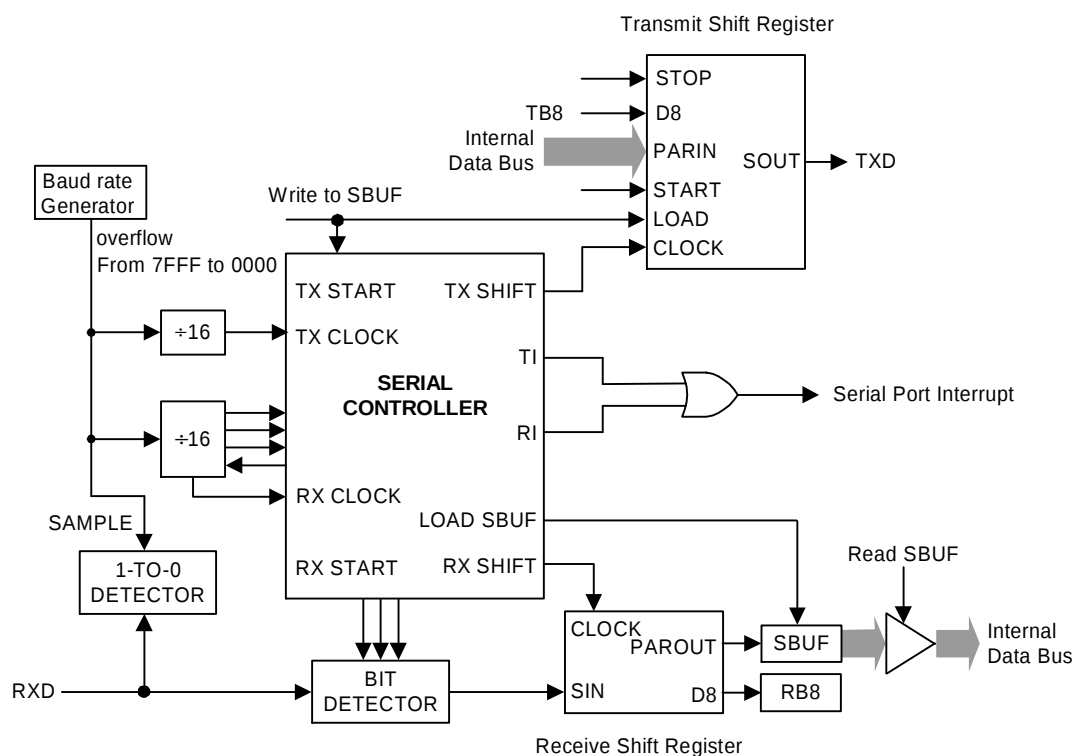
如果这些条件被满足，那么第 9 位移入 RB8，8 位数据移入 SBUF，RI 被置 1。否则接收的数据帧会丢失。在停止位的当中，接收器回到寻找 RxD 引脚上的另一个下降沿。用户必须用软件清除 RI，然后才能再次接收。



Receive Timing of Mode 2

方式 3: 9 位 EUART，可变波特率，异步全双工

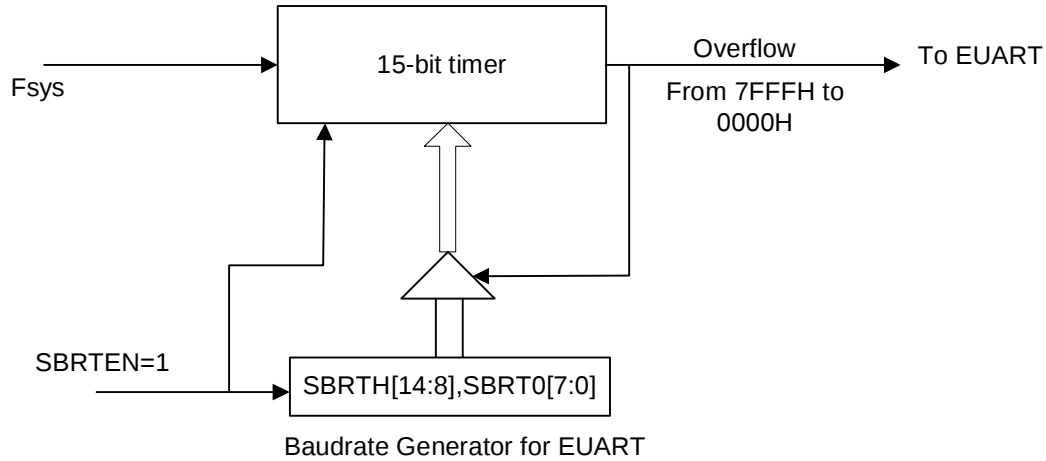
方式 3 使用方式 2 的传输协议以及方式 1 的波特率产生方式。





波特率

EUART0, EUART1, EUART2 分别自带一个波特率发生器，它实质上就是一个 15 位向上计数器。



由图得到，波特率发生器的溢出率为 $SBRT_{overflowrate} = \frac{F_{sys}}{32768 - SBRT}$ ， $SBRT = [SBRT1, SBRT0]$

因此，EUART 在各模式下的波特率计算公式如下。

在方式 0 中，波特率可编程为系统时钟的 1/12 或 1/4，由 SM2 位决定。当 SM2 为 0 时，串行端口在系统时钟的 1/12 下运行。当 SM2 为 1 时，串行端口在系统时钟的 1/4 下运行。

在方式 1 和方式 3 中，波特率固定为自带波特率发生器溢出率的 1/16，即

$$BaudRate = \frac{SBRT_{overflowrate}}{16}$$

在方式 2 中，波特率固定为系统时钟的 1/32 或 1/64，由 SMOD 位(PCON.7)中决定。当 SMOD 位为 0 时，EUART 以系统时钟的 1/64 运行。当 SMOD 位为 1 时，EUART 以系统时钟的 1/32 运行。

$$BaudRate = 2^{SMOD} \times \left(\frac{f_{sys}}{64} \right)$$



多机通信.

软件地址识别

方式 2 和方式 3 有一个专门的适用于多机通讯的功能。在这两个方式下，接收的是 9 位数据，第 9 位移入 RB8 中，然后再来一位停止位。EUART 可以这样来设定：当接收到停止位时，只有在 RB8 = 1 的条件下，串行口中断才会有效（请求标志 RI 置 1）。可以通过将 SCON 寄存器的 SM2 位置 1 使 EUART 具有这个功能。

在多机通讯系统中，以如下所述来利用这一功能。当主机要发送一数据块给几个从机中的一个时，它先送出一地址字节，以辨认目标从机。地址字节与数据字节可用第 9 数据位来区别，地址字节的第 9 位为 1，数据字节的第 9 位为 0。

如果从机 SM2 为 1，则不会响应数据字节中断。地址字节可以中断所有从机，这样，每一个从机都检查所接收到的地址字节，以判别自己是不是目标从机。被寻到的从机清 0 SM2 位，并准备接收即将到来的数据字节，当接收完毕时，从机再一次将 SM2 置 1。没有被寻址的从机，则维持它们的 SM2 位为 1，忽略到来的数据字节，继续做自己的事情。

注意：

在方式 0 中，SM2 用来选择波特率加倍。在方式 1 中，SM2 用来检测停止位是否有效，如果 SM2=1，接收中断不会响应直到接收到一个有效的停止位。

自动(硬件)地址识别

在方式 2 和方式 3 中，SM2 置 1 将使 EUART 在如下状态下运行：当 1 个停止位被接收时，如果载入 RB8 的第 9 数据位为 1（地址字节）并且接收到的数据字节符合 EUART 的从机地址，EUART 产生一个中断。接着，从机应该将 SM2 清零，以接收后续的数据字节。

在 9 位方式下要求第 9 位为 1 以表明该字节是地址而非数据。当主机要发送一组数据给几个从机中的一个时，必须先发送目标从机的地址。所有从机在等待接收地址字节时，为了确保仅在接收地址字节时产生中断，SM2 位必须置 1。自动地址识别的特点是只有地址匹配的从机才能产生中断，地址比较通过硬件完成而不是软件。

中断产生后，地址相匹配的从机清零 SM2，继续接收数据字节。地址不匹配的从机不受影响，将继续等待接收和它匹配的地址字节。一旦全部信息接收完毕，地址匹配的从机应该再次把 SM2 置 1，忽略所有传送的非地址字节，直到接收到下一个地址字节。

使用自动地址识别功能时，主机可以通过调用给定的从机地址选择与一个或多个从机通信。使用广播地址可以联系所有的从机。有两个特殊功能寄存器用来定义从机地址（SADDR）和地址屏蔽（SADEN）。从机地址是一个 8 位的字节，存于 SADDR 寄存器中。SADEN 用于定义 SADDR 内位的有效与否，如果 SADEN 中某一位为 0，则 SADDR 中相应位的被忽略，如果 SADEN 中某一位置 1，则 SADDR 中相应位的将用于得到给定的从机地址。这可以使用户在不改变 SADDR 寄存器中的从机地址的情况下灵活地寻址多个从机。使用给定地址可以识别多个从机而排除其它的从机。

记忆码	从机 1	从机 2
SADDR	10100100	10100111
SADEN (为 0 的位被忽略)	11111010	11111001
实际从机地址	10100x0x	10100xx1
广播地址 (SADDR 或 SADEN)	1111111x	11111111

从机 1 和从机 2 给定地址的最低位是不同的。从机 1 忽略了最低位，而从机 2 的最低位是 1。因此只与从机 1 通讯时，主机必须发送最低位为 0 的地址（10100000）。类似地，从机 1 的第 1 位为 0，从机 2 的第 1 位被忽略。因此，只与从机 2 通讯时，主机必须发送第 1 位为 1 的地址（10100011）。如果主机希望同时与两从机通讯，则第 0 位为 1，第 1 位为 0，第 2 位被两从机都忽略，此时有两个不同的地址用于选定两个从机（1010 0001 和 1010 0101）。

主机可以通过广播地址与所有从机同时通讯。这个地址等于 SADDR 和 SADEN 的逻辑或，结果中的 0 表示该位被忽略。多数情况下，广播地址为 0xFFh，该地址可被所有从机应答。

系统复位后，SADDR 和 SADEN 两个寄存器初始化为 0，这两个结果设定了给定地址和广播地址为 XXXXXXXX（所有位都被忽略）。这有效地去除了多处机通讯的特性，禁止了自动寻址方式。这样的 EUART 将对任何地址都产生应答，兼容了不支持自动地址识别的 8051 控制器。用户可以按照上面提到的方法实现软件识别地址的多机通讯。

**帧出错检测**

当寄存器 PCON 中的 SSTAT 位为逻辑 1 时，帧出错检测功能才有效。3 个错误标志位被置 1 后，只能通过软件清零，尽管后续接收的帧没有任何错误也不会自动清零。

注意：

SSTAT 位必须为逻辑 1 是访问状态位 (FE, RXOV 和 TXCOL)，SSTAT 位为逻辑 0 时是访问方式选择位 (SM0, SM1 和 SM2)。

发送冲突

如果在一个发送正在进行时，用户软件写数据到 SBUF 寄存器时，发送冲突位 (SCON 寄存器中的 TXCOL 位) 置 1。如果发生了冲突，新数据会被忽略，不能被写入发送缓冲器。

接收溢出

如果在接收缓冲器中的数据未被读取之前，RI 清 0，又有新的数据存入接收缓冲器，那么接收溢出位 (SCON 寄存器中的 RXOV 位) 置 1。如果发生了接收溢出，接收缓冲器中原来的数据将丢失。

帧出错

如果检测到一个无效 (低) 停止位，那么帧出错位 (在寄存器 SCON 中的 FE) 置 1。

暂停检测

当连续检测到 11 个位都为低电平位时，则认为检测到一个暂停。由于暂停条件同样满足帧错误条件，因此检测到暂停时也会报告帧错误。一旦检测到暂停条件，UART 将进入空闲状态并一直保持，直至接收到有效停止位 (RxD 引脚上出现上升沿)。

8.3.2 EUART1

EUART1, EUART2 的控制和工作方式与 EUART0 完全相同，此外，EUART1 还包含 IR 接口 (请见 IR 章节)。

8.3.3 寄存器**电源控制寄存器**

87H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PCON	SMOD	SSTAT	SSTAT1	SIDL	GF1	GF0	PD	IDL
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	SMOD	波特率加倍器 0: 在方式 2 中，波特率为系统时钟的 1/64 1: 在方式 2 中，波特率为系统时钟的 1/32
6	SSTAT	SCON [7:5] 功能选择 0: SCON [7:5] 工作方式作为 SM0, SM1, SM2 1: SCON [7:5] 工作方式作为 FE, RXOV, TXCOL
5	SSTAT1	SCON1 [7:5] 功能选择 0: SCON1 [7:5] 工作方式如同 SM10, SM11, SM12 1: SCON1 [7:5] 工作方式如同 FE1, RXOV1, TXCOL1
4	SIDL	高级空闲模式控制位
3-2	GF[1:0]	用于软件的通用标志位
1	PD	掉电模式控制位
0	IDL	空闲模式控制位



SH79F6431

定时器 2 方式控制寄存器

C9H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
T2MOD	SSTAT2	ESU1	ESU2	-	-	-	T2OE	DCEN
读/写	读/写	读/写	读/写	-	-	-	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	-	-	-	0	0

位编号	位符号	说明
7	SSTAT2	SCON2 [7:5]功能选择 0: SCON2 [7:5]工作方式如同 SM20, SM21, SM22 1: SCON2 [7:5] 工作方式如同 FE2, RXOV2, TXCOL2
6	ESU1	EUART1 中断允许控制位 0: 禁止 EUART1 中断 1: 允许 EUART1 中断
5	ESU2	EUART2 中断允许控制位 0: 禁止 EUART2 中断 1: 允许 EUART2 中断

EUART0 相关 SFR

EUART0 控制及状态寄存器

98H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SCON	SM0/FE	SM1/RXOV	SM2/TXCOL	REN	TB8	RB8	TI	RI
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-6	SM [0:1]	EUART 串行方式控制位, SSTAT = 0 00: 模式 0, 同步模式, 固定波特率 01: 模式 1, 8 位异步模式, 可变波特率 10: 模式 2, 9 位异步模式, 固定波特率 11: 模式 3, 9 位异步模式, 可变波特率
7	FE	EUART 帧出错标志位, 当 FE 位被读时, SSTAT 位必须被设置为 1 0: 无帧出错, 由软件清除 1: 发生帧出错, 由硬件置 1
6	RXOV	EUART 接收溢出标志位, 当 RXOV 位被读时, SSTAT 位必须被设置为 1 0: 无接收溢出, 由软件清除 1: 接收溢出, 由硬件置 1
5	SM2	EUART 多处理机通讯允许位 (第 9 位 “1” 校验器), SSTAT = 0 0: 在方式 0 下, 波特率是系统时钟的 1/12 在方式 1 下, 禁止停止位确认检验, 停止位将置 RI 为 1 产生中断 在方式 2 和 3 下, 任何字节都会置 RI 为 1 产生中断 1: 在方式 0 下, 波特率是系统时钟的 1/4 在方式 1 下, 允许停止位确认检验, 只有有效的停止位 (1) 才能置 RI 为 1 产生中断 在方式 2 和 3 下, 只有地址字节 (第 9 位=1) 能置 RI 为 1 产生中断
5	TXCOL	EUART 发送冲突标志位, 当 TXCOL 位被读时, SSTAT 位必须被设置为 1 0: 无发送冲突, 由软件清除 1: 有发送冲突, 由硬件置 1
4	REN	EUART 接收器允许位 0: 接收禁止 1: 接收允许
3	TB8	第 9 位在 EUART 的方式 2 和 3 下发送, 由软件置 1 或清 0



2	RB8	发送器，EUART 的第 8 位 在方式 0 下，不使用 RB8。 在方式 1 下，如果接收中断发生，RB8 的停止位会收到信号。 在方式 2 和 3 下，由第 9 位接收。
1	TI	EUART 的传送中断标志位 0: 由软件清 0。 1: 由硬件置 1，在方式 0 下的第 8 位最后，或在其它方式下的停止位开始。
0	RI	EUART 的接收中断标志位 0: 由软件清 0 1: 由硬件置 1，在方式 0 下的第 8 位最后，或在其它方式下的停止位开始。

EUART0 数据缓冲器寄存器

99H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SBUF	SBUF.7	SBUF.6	SBUF.5	SBUF.4	SBUF.3	SBUF.2	SBUF.1	SBUF.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	SBUF.7-0	SFR 访问两个寄存器：一个移位寄存器和一个接收锁存寄存器。 SBUF 的写入将发送字节到移位寄存器中，然后开始传输。 SBUF 的读取返回到接收锁存器中的内容。

EUART0 从属地址及地址掩码寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SADDR (9AH)	SADDR.7	SADDR.6	SADDR.5	SADDR.4	SADDR.3	SADDR.2	SADDR.1	SADDR.0
SADEN (9BH)	SADEN.7	SADEN.6	SADEN.5	SADEN.4	SADEN.3	SADEN.2	SADEN.1	SADEN.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	SADDR.7-0	SFR SADDR 定义 EUART 的从机地址。
7-0	SADEN.7-0	SFR SADEN 是一个位屏蔽寄存器，决定检验 SADDR 的哪些位对应接收地址： 0: 在 SADDR 中的相应位被忽略。 1: SADDR 中的相应位被检验是否对应接收地址。

EUART0 波特率发生器寄存器

9CH,9DH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SBRT0 (9CH)	SBRTEN	SBRT0.14	SBRT0.13	SBRT0.12	SBRT0.11	SBRT0.10	SBRT0.9	SBRT0.8
SBRTL (9DH)	SBRT0.7	SBRT0.6	SBRT0.5	SBRT0.4	SBRT0.3	SBRT0.2	SBRT0.1	SBRT0.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	SBRTEN	EUART0 波特率发生器使能控制 0: 关闭 (默认) 1: 打开
6-0	SBRT0[6:0]	EUART0 波特率发生器计数器高 7 位
7-0	SBRTL[7:0]	EUART0 波特率发生器计数器低 8 位



EUART1 相关 SFR

EUART1 控制和状态寄存器

D8H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SCON1	SM10/FE1	SM11/RXOV1	SM12/TXCOL1	REN1	TB18	RB18	TI1	RI1
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-6	SM10, SM11	EUART1 串行方式控制位, SSTAT1 = 0 00: 方式 0, 同步模式, 固定波特率 01: 方式 1, 8 位异步模式, 可变波特率 10: 方式 2, 9 位异步模式, 固定波特率 11: 方式 3, 9 位异步模式, 可变波特率
7	FE1	EUART1 帧出错标志位, 当 FE1 位被读时, SSTAT1 位必须被设置为 1 0: 无帧出错, 由软件清 0 1: 发生帧出错, 由硬件置 1
6	RXOV1	EUART1 接收溢出标志位, 当 RXOV1 位被读时, SSTAT1 位必须被设置为 1 0: 无接收溢出, 由软件清 0 1: 接收溢出, 由硬件置 1
5	SM12	EUART1 多处机通讯允许位 (第 9 位 “1” 校验器), SSTAT1 = 0 0: 在方式 0 下, 波特率是系统时钟的 1/12 在方式 1 下, 禁止停止位确认检验, 停止位将置 RI1 为 1 产生中断 在方式 2 和 3 下, 任何字节都会置 RI1 为 1 产生中断 1: 在方式 0 下, 波特率是系统时钟的 1/4 在方式 1 下, 允许停止位确认检验, 只有有效的停止位 (1) 才能置 RI1 为 1 产生中断 在方式 2 和 3 下, 只有地址字节 (第 9 位=1) 能置 RI1 为 1 产生中断
5	TXCOL1	EUART1 发送冲突标志位, 当 TXCOL1 位被读时, SSTAT1 位必须被设置为 1 0: 无发送冲突, 由软件清 0 1: 有发送冲突, 由硬件置 1
4	REN1	EUART1 接收器允许位 0: 接收禁止 1: 接收允许
3	TB18	第 9 位在 EUART1 的方式 2 和 3 下发送, 由软件置 1 或清除
2	RB18	发送器, EUART1 的第 8 位 在方式 0 下, 不使用 RB18。 在方式 1 下, 如果接收中断发生, RB18 是接收到的停止位。 在方式 2 和 3 下, RB18 是接收到的第 9 位。
1	TI1	EUART1 的传送中断标志位 0: 由软件清 0。 1: 由硬件置 1, 在方式 0 下的第 8 位最后, 或在其它方式下的停止位开始。
0	RI1	EUART1 的接收中断标志位 0: 由软件清 0 1: 由硬件置 1, 在方式 0 下的第 8 位最后, 或在其它方式下的停止位开始。



EUART1 数据缓冲器寄存器

D9H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SBUF1	SBUF1.7	SBUF1.6	SBUF1.5	SBUF1.4	SBUF1.3	SBUF1.2	SBUF1.1	SBUF1.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	SBUF1.7-0	SFR 访问两个寄存器：一个移位寄存器和一个接收锁存寄存器。 SBUF1 的写入将发送字节到移位寄存器中，然后开始传输。 SBUF1 的读取返回接收锁存器中的内容。

EUART1 从属地址及地址掩码寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SADDR1 (DAH)	SADDR1.7	SADDR1.6	SADDR1.5	SADDR1.4	SADDR1.3	SADDR1.2	SADDR1.1	SADDR1.0
SADEN1 (DBH)	SADEN1.7	SADEN1.6	SADEN1.5	SADEN1.4	SADEN1.3	SADEN1.2	SADEN1.1	SADEN1.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR /WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	SADDR1.7-0	SFR SADDR1 定义 EUART1 的从机地址。
7-0	SADEN1.7-0	SFR SADEN1 是一个位屏蔽寄存器，决定检验 SADDR1 的哪些位对应接收地址： 0: 在 SADDR1 中的相应位被忽略。 1: SADDR1 中的相应位被检验是否对应接收地址。

EUART1 波特率发生器寄存器

91H,92H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SBRT1H (91H)	SBRT1.7	SBRT1.6	SBRT1.5	SBRT1.4	SBRT1.3	SBRT1.2	SBRT1.1	SBRT1.0
SBRT1L (92H)	SBRT1.7	SBRT1.6	SBRT1.5	SBRT1.4	SBRT1.3	SBRT1.2	SBRT1.1	SBRT1.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR /WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	SBRT1.7	EUART1波特率发生器使能控制 0: 关闭 (默认) 1: 打开
6-0	SBRT1H[6:0]	EUART1波特率发生器计数器高7位

位编号	位符号	说明
7-0	SBRT1L[7:0]	EUART1波特率发生器计数器低8位



EUART2 相关 SFR

EUART2 控制和状态寄存器

A2H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SCON2	SM20/FE2	SM21/RXOV2	SM22/TXCOL2	REN2	TB28	RB28	TI2	RI2
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-6	SM20, SM21	EUART2 串行方式控制位, SSTAT2 = 0 00: 方式 0, 同步模式, 固定波特率 01: 方式 1, 8 位异步模式, 可变波特率 10: 方式 2, 9 位异步模式, 固定波特率 11: 方式 3, 9 位异步模式, 可变波特率
7	FE2	EUART2 帧出错标志位, 当 FE2 位被读时, SSTAT2 位必须被设置为 1 0: 无帧出错, 由软件清 0 1: 发生帧出错, 由硬件置 1
6	RXOV2	EUART2 接收溢出标志位, 当 RXOV2 位被读时, SSTAT2 位必须被设置为 1 0: 无接收溢出, 由软件清 0 1: 接收溢出, 由硬件置 1
5	SM22	EUART2 多处机通讯允许位 (第 9 位 “1” 校验器), SSTAT2 = 0 0: 在方式 0 下, 波特率是系统时钟的 1/12 在方式 1 下, 禁止停止位确认检验, 停止位将置 RI1 为 1 产生中断 在方式 2 和 3 下, 任何字节都会置 RI1 为 1 产生中断 1: 在方式 0 下, 波特率是系统时钟的 1/4 在方式 1 下, 允许停止位确认检验, 只有有效的停止位 (1) 才能置 RI1 为 1 产生中断 在方式 2 和 3 下, 只有地址字节 (第 9 位=1) 能置 RI1 为 1 产生中断
5	TXCOL2	EUART2 发送冲突标志位, 当 TXCOL2 位被读时, SSTAT2 位必须被设置为 1 0: 无发送冲突, 由软件清 0 1: 有发送冲突, 由硬件置 1
4	REN2	EUART2 接收器允许位 0: 接收禁止 1: 接收允许
3	TB28	第 9 位在 EUART2 的方式 2 和 3 下发送, 由软件置 1 或清除
2	RB28	发送器, EUART2 的第 8 位 在方式 0 下, 不使用 RB28。 在方式 1 下, 如果接收中断发生, RB28 是接收到的停止位。 在方式 2 和 3 下, RB28 是接收到的第 9 位。
1	TI2	EUART2 的传送中断标志位 0: 由软件清 0。 1: 由硬件置 1, 在方式 0 下的第 8 位最后, 或在其它方式下的停止位开始。
0	RI2	EUART2 的接收中断标志位 0: 由软件清 0 1: 由硬件置 1, 在方式 0 下的第 8 位最后, 或在其它方式下的停止位开始。



EUART2 数据缓冲器寄存器

A3H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SBUF2	SBUF2.7	SBUF2.6	SBUF2.5	SBUF2.4	SBUF2.3	SBUF2.2	SBUF2.1	SBUF2.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	SBUF2.7-0	SFR 访问两个寄存器：一个移位寄存器和一个接收锁存寄存器。 SBUF2 的写入将发送字节到移位寄存器中，然后开始传输。 SBUF2 的读取返回接收锁存器中的内容。

EUART2 从属地址及地址掩码寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SADDR2 (A4H)	SADDR2.7	SADDR2.6	SADDR2.5	SADDR2.4	SADDR2.3	SADDR2.2	SADDR2.1	SADDR2.0
SADEN2 (ACH)	SADEN2.7	SADEN2.6	SADEN2.5	SADEN2.4	SADEN2.3	SADEN2.2	SADEN2.1	SADEN2.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR /WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	SADDR2.7-0	SFR SADDR2 定义 EUART2 的从机地址。
7-0	SADEN2.7-0	SFR SADEN2 是一个位屏蔽寄存器，决定检验 SADDR2 的哪些位对应接收地址： 0: 在 SADDR2 中的相应位被忽略。 1: SADDR2 中的相应位被检验是否对应接收地址。

EUART2 波特率发生器寄存器

BAH,8FH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SBRT2EN (BAH)	SBRT2EN	SBRT2.14	SBRT2.13	SBRT2.12	SBRT2.11	SBRT2.10	SBRT2.9	SBRT2.8
SBRTL2 (8FH)	SBRT2.7	SBRT2.6	SBRT2.5	SBRT2.4	SBRT2.3	SBRT2.2	SBRT2.1	SBRT2.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR /WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	SBRT2EN	EUART2波特率发生器使能控制 0: 关闭 (默认) 1: 打开
6-0	SBRT2H[6:0]	EUART2波特率发生器计数器高7位

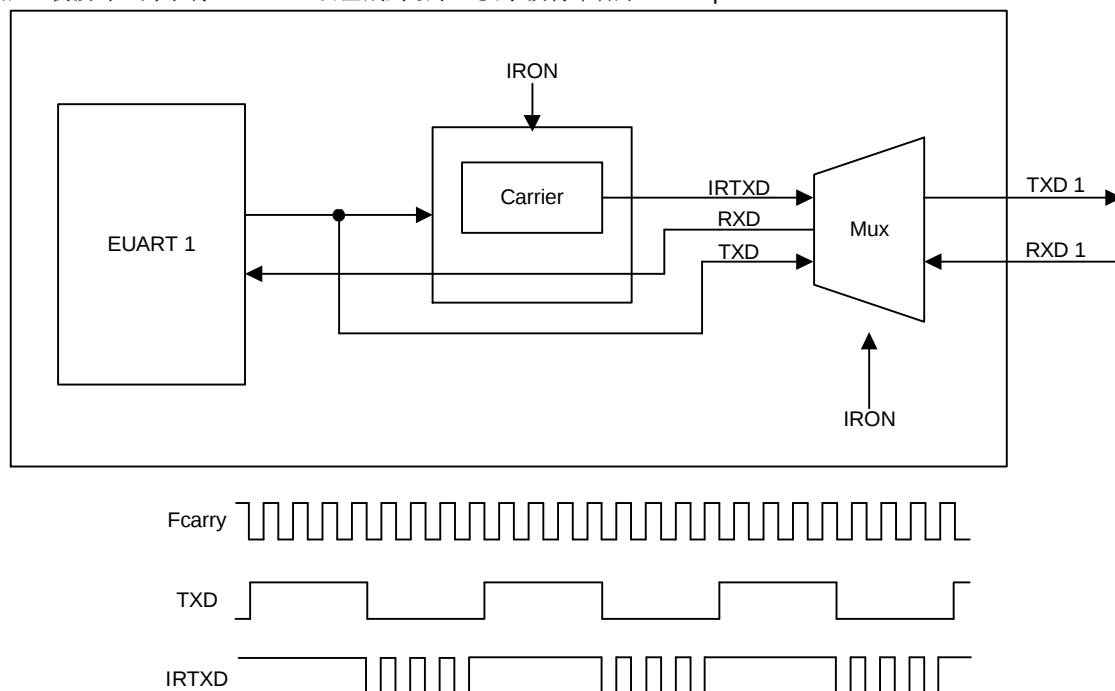
位编号	位符号	说明
7-0	SBRT2L[7:0]	EUART2波特率发生器计数器低8位



8.4 红外接口

SH79F6431 提供一个内建在 EUART1 内部的 IR 接口。除了 EUART1 波形内的高频载波信号外，其它与 EUART1 一致。EUART1 和 IR 不能同时工作。IRF 寄存器决定载波频率。每个载波都与带 TXD1 信号的下降沿同步。

当增加 IR 载波时，为了将 EUART1 误差减到最小，要求波特率低于 9600bps。



IR 控制寄存器

	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
IRCON (A1H)	IRON	IRF6	IRF5	IRF4	IRF3	IRF2	IRF1	IRF0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT /LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	IRON	IR 允许/禁止控制位 0: 禁止 IR, EUART1 作为普通串行端口 1: 允许 IR, IR 频率载入 EUART1 的 TxD 信号
6-0	IRF[6:0]	IR 载波频率选择器 $F_{carrier} = \frac{SYSCLK}{4 \times (IRF + 1)}$



8.5 模数转换器(ADC)

8.5.1 特性

- 10位分辨率
- 内建基准电压
- 7模拟通道输入

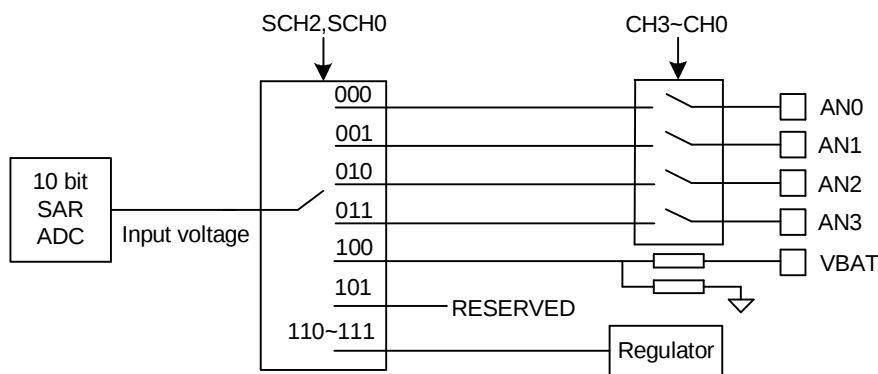
SH79F6431包括一个单端型、10位逐次逼近型数/模转换器，ADC内建的基准电压 V_{REF} 和 V_{OUT} 相连，4个ADC通道都可以独立输入模拟信号，但是每次转换只能使用一个通道。GO/DONE信号控制开始转换，提示转换结束。当转换完成时，更新ADC数据寄存器与此同时，设置ADCON寄存器中的ADCIF位，并且产生一个中断（如果允许ADC中断）。

ADC模块整合数字比较功能可以比较ADC中的模拟输入的值与数字值。如果允许数字比较功能(在ADCON 寄存器中的EC位置1)，并且ADC模块使能（在ADCON寄存器中的ADON位置1），只有当相应的模拟输入的数字值大于寄存器中的比较值(ADDH/L)时，才会产生ADC中断。当GO/DONE置1时，数字比较功能会持续工作，直到GO/DONE清0。这一点与模数转换工作方式不同。

带数字比较功能的ADC模块能在Idle模式下工作，并且ADC中断能够唤醒Idle模式。但是，在Power-Down模式下，ADC模块被禁止。

电池电压至ADC测量之前，内部先经过电阻分压。ADC测量的是1/2的电池电压，每个LSB对应6.445mV。注意：电池电压测量应在正常供电模式下进行，电池供电模式下测量无意义。

8.5.2 ADC 模块图



ADC Block Diagram

8.5.3 寄存器

ADC 控制寄存器

93H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ADCON	ADON	ADCIF	EC	-	SCH2	SCH1	SCH0	GO/DONE
读/写	读/写	读/写	读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	ADON	ADC 允许 0: 禁止 ADC 模块 1: 允许 ADC 模块
6	ADCIF	ADC 中断标记 0: 无 ADC 中断 1: 由硬件置 1 表示已完成 AD 转换，或者模拟输入大于 ADDH/ADDL（如果允许数字比较模块）
5	EC	比较功能允许



SH79F6431

		0: 禁止比较功能 1: 允许比较功能
3-1	SCH [2:0]	ADC 信道选择 000: ADC 通道 AN0 001: ADC 通道 AN1 010: ADC 通道 AN2 011: ADC 通道 AN3 100: 电池 101: 保留 其它: 内部稳压源
0	GO/DONE	ADC 状态标记 0: 当完成 AD 转换时, 由硬件自动清 0。在转换期间清 0 这个位会中止 AD 转换。如果允许数字比较功能, 该位不会由硬件清 0 只能由软件清 0。 1: 设置开始 AD 转换或者启动数字比较功能。

ADC 定时控制寄存器

94H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ADT	TADC2	TADC1	TADC0	-	TS3	TS2	TS1	TS0
读/写	读/写	读/写	读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-5	TADC [2:0]	ADC 时钟周期选择位 000: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 2 t_{SYS}$ 001: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 4 t_{SYS}$ 010: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 6 t_{SYS}$ 011: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 8 t_{SYS}$ 100: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 12 t_{SYS}$ 101: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 16 t_{SYS}$ 110: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 24 t_{SYS}$ 111: ADC 时钟周期 $t_{AD} = 32 t_{SYS}$
3-0	TS [3:0]	采样时间选择位 $2 t_{AD} \leq \text{采样时间} = (TS [3:0]+1) * t_{AD} \leq 15 t_{AD}$

注意:

1. 请确保 $t_{AD} \geq 1\text{ms}$
2. 即使 $TS[3:0] = 0000$, 最小采样时间为 $2t_{AD}$
3. 即使 $TS[3:0] = 1111$, 最大采样时间为 $15t_{AD}$
4. 在设置 $TS[3:0]$ 前, 请估算连接到 ADC 输入引脚的串联电阻
5. 选择 $2*t_{AD}$ 为采样时间时, 请确保连接到 ADC 输入引脚的串联电阻小于 $10\text{k}\Omega$
6. 总共转换时间 = $12t_{AD} + \text{采样时间}$



ADC 信道配置寄存器

95H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ADCH	-	-	-	-	CH3	CH2	CH1	CH0
读/写	-	-	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	-	-	-	-	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
3-0	CH [3:0]	信道配置 0: P2.6-P2.3 作为 I/O 端口 1: P2.6-P2.3 作为 ADC 输入口

AD 转换数据寄存器 (比较值寄存器)

97H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ADDH	A9	A8	A7	A6	A5	A4	A3	A2
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0
96H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
ADDL	-	-	-	-	-	-	A1	A0
读/写	-	-	-	-	-	-	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	-	-	-	-	-	-	0	0

位编号	位符号	说明
7-0 1-0	A9-A0	ADC 数据寄存器 采样模拟电压的数字值。当完成转换后, 这个值会更新。 如果 ADC 数字比较功能使能(EC = 1), 这个值将与模拟输入进行比较。

启动 ADC 转换步骤:

1. 选择模拟输入通道
2. 使能 ADC 模块
3. GO/DONE置 1 开始 ADC 转换
4. 等待 GO/DONE=0 或者 ADCIF=1, 如果 ADC 中断使能, 则 ADC 中断将会产生, 用户需要软件清 0 ADCIF
5. 从 ADDH/ADDL 获得转换数据
6. 重复步骤 3~5 开始另一次转换

启动数字比较功能步骤:

1. 选择模拟输入通道
2. 写入 ADDH/ADDL, 设置比较值
3. EC 置 1 使能数字比较功能
4. 使能 ADC 模块
5. GO/DONE置 1 开始数字比较功能
6. 如果模拟输入的值比设置的比较值大, ADIF 会被置 1。如果 ADC 中断使能, 则 ADC 中断将会产生, 用户需要软件清 0 ADCIF
7. 数字比较功能会持续工作, 直到 GO/DONE清 0



8.6 实时时间时钟 (RTC)

8.6.1 特性

- 32.768kHz 时钟输入，内部校准电路。
- 半秒/秒、分钟、时、日、星期、月、年寄存器。
- 自动跨月、闰年调整的日寄存器。
- 提供两种校准方式，硬件自动校准和软件校准。软件校准后精度小于 3ppm(0.3 秒/天)；硬件自动校准后精度 5ppm(0.5 秒/天)。

8.6.2 I/O 引脚

RTC 功能使用 2 个 I/O 引脚：CALIN 和 CALOUT。在校准期间，CALIN 作为输入引脚用于精度为 1ppm 的 1Hz 时钟输入。在校准之后，CALOUT 用于校准后的补偿时钟输出引脚，可以输出补偿后的 1 秒时钟或原始的 32KHz 时钟。

8.6.3 功能说明

时间和日历功能：

RTC 模块以秒、分钟和小时提供时钟指示；以星期、日、月和年提供日历指示，并能对月和闰年进行自动调节。读取相关日历的各寄存器返回当前时间和日期。写入这些寄存器可设置时间和日期，而计数器会从新的设置开始重新计数。

日、星期、月、年寄存器提供日历功能，日寄存器数据的循环会根据月和闰年自动调整。

RTC 时间循环长度

寄存器	计数范围	计数溢出及自动数据重置	备注
SEC	00-59	59 à 00	-
MIN	00-59	59 à 00	-
HR	00-23	23 à 00	-
DAY	01-31	31 à 01	MTH=1,3,5,7,8,10,12
	01-30	30 à 01	MTH=4,6,9,11
	01-29	29 à 01	MTH=2, YR 为闰年
	01-28	28 à 01	MTH=2, YR 为平年
MTH	01-12	12 à 01	-
YR	0-99	99 à 0	-
DOW	0-6	6 à 0	-

补偿

内建的频率补偿机制允许 RTC 模块可以使用非高精度 32.768kHz 晶振为其提供 RTC 计数时钟。有了补偿机制，系统可以得到精度高于驱动晶振精度的实时时钟。补偿值可以通过 RTC 模块校准功能由硬件完成，也可以由应用软件设置。

实时时钟功能

半秒/秒、分钟和小时寄存器提供了系统的实时时钟功能。根据寄存器 RTCT 的值，会定时产生一个半秒中断请求信号，如果半秒中断允许(EHSEC=1)，CPU 将响应半秒中断。

日历功能

日期、星期、月和年计数寄存器提供日历功能。日计数器的计数范围会根据月和年(闰年)自动调节。年计数器计数范围为 0-99。

软件校准功能

设置 OUTF[1:0]为 10，CALOUT 引脚输出原始的 32.768kHz 晶振频率，用高精度的频率计测试其频率，将测试所得频率值减去 32768，差值除以 32768，得到以 ppm 为单位的误差值。误差值除以 2.03 后，取整数值为校准误差 E。校准误差 E 储存至误差寄存器(RTC 校准数据寄存器 RTCDAT)中。校准后的效果可以通过设置 COMEN 为 1 和 OUTF[1:0]为 11，测试 CALOUT 引脚输出的 1Hz 信号频率获得。



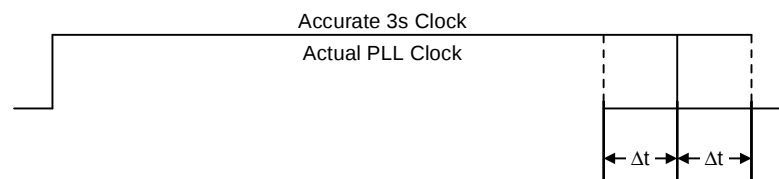
8.6.4 RTC 时钟校准和补偿（方式 A）

RTC 模块内建针对 RTCCLK 的校准和补偿电路。电路采用补偿 32.768kHz 晶体振荡器频率偏差的方法以得到更加精准的 RTC 时钟。利用这个方法可以降低晶振的成本。

如果知道晶振的温度曲线特性及当前的温度，校准电路可以根据周围温度对晶振的频率偏差作出补偿。

电路提供最大±258ppm 的补偿范围(-127~127)，适用于误差小于 200ppm 的晶振，也可以降低 PCB 成本。使用这种运算规则，RTC 模块能达到精确度在±5ppm 内的 RTC 补偿时钟。

自动校准电路通过 32.768kHz 晶体振荡器驱动的 RTCCLK 信号与从 CALIN 引脚输入的 1Hz (1ppm)信号进行比较，通过设置 RTCCON 寄存器的 CAL 位和 AUTOCAL 位来启动校准。在 3 秒的校准期间，“时间比较”模块比较两个时钟源的时间差异。3 秒时间到,校准结束,硬件自动将校准误差 E 存储至误差寄存器 RTCDAT 中,同时将 CALCAL 位和 AUTOCAL 位清 0。



3 秒内 1HzCLK 和 PLLCLK 之间的时差

校准误差

在 1HzCLK 开始之后，RTCCLK 开始计数，在 1HzCLK 停止之后，RTCCLK 停止计数。在 3 秒之内 1HzCLK 和 RTCCLK 之间的差异可以用 PLLCLK 时钟表示如下：

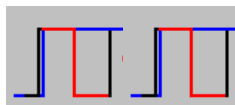
$$E = PLLCLK \text{ cycles in } 3s - 32768 \times 5 \times 3$$

同步误差

因为 PLLCLK 和 1HzCLK 不能同步进行，导致的最大误差为±1×PLLCLK。

相应的误差为：

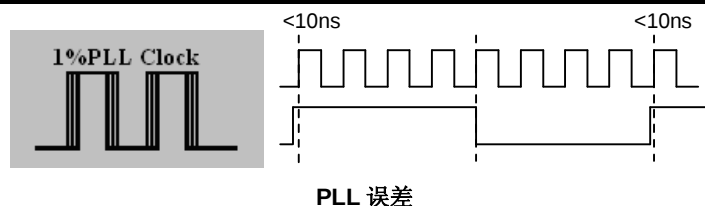
$$\frac{\pm 1}{32768 \times 5 \times 3} \times 10^6 \approx \pm 2 \text{ ppm}$$



同步误差

其次为 PLL 电路产生的误差。由于 PLL 电路的限制，存在 PLL 误差，每个 PLL 时钟有 1% 的误差。累计到每个基础时钟，导致在每个基础时钟(32KHz)的上升沿有大约 10ns 的误差。因此最大 PLL 误差可如下计算出：

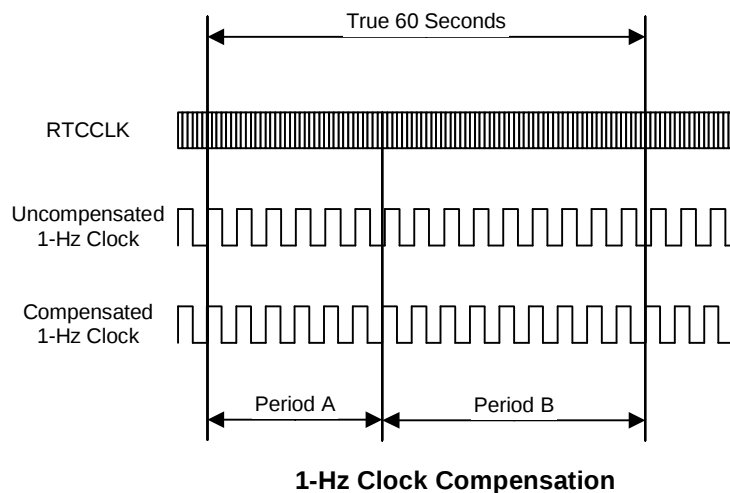
$$\pm \left(\frac{2 \times 0.07}{32768 \times 5 \times 3} + \frac{10 \times 10^{-9}}{32768 \times 5 \times 3} \right) \times 10^6 < \pm 1 \text{ ppm}$$



因此总误差在 $\pm 3\text{ppm}$ 左右。

校准误差 E 储存在 8 位误差寄存器中(RTC 校准数据寄存器 RTCDAT)。最高位为符号位, 1 代表负数, 0 代表正数. 其余 7 位代表校准的实际误差值. 负 E 值表示 PLLCLK 周期数要减去 E 值, 因为 RTCCLK 比理想值 32.768kHz 慢, 32768 个 RTCCLK 时钟周期比 1 秒长。正 E 值表示 PLLCLK 周期数要加上 E 值, 因为 RTCCLK 比理想值 32.768kHz 快, 32768 个 RTCCLK 时钟周期比 1 秒短。

如果时间差超过 127 个 RTCCLK 周期, E 寄存器溢出, EVOL 标记被置 1。超出 127 的余数被记录在 E 寄存器中。



校准运算规则:

在校准之后, E 值存储在校准数据寄存器 RTCDAT 中, 只有当 RTCCON 寄存器的 COMEN 位置 1 时, 系统补偿功能才能启动。

用户首先要在 RTC 可运行的每个温度点进行校准操作, 然后将相应的校准值 E 存储在“校准表”(软件)中。当温度改变时, 用户应该查询这个“校准表”, 并将相应 E 值写入寄存器 RTCDAT 中。



8.6.5 RTC 时钟校准和补偿（方式 B）

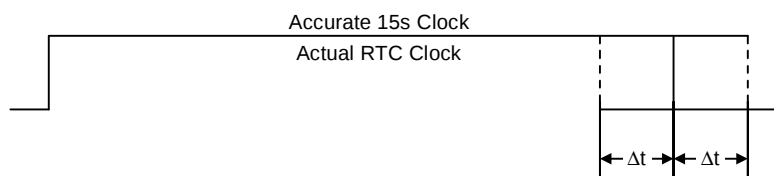
概述

RTC 模块内建针对 RTCCLK 的校准和补偿电路。电路采用补偿 32.768kHz 晶体振荡器频率偏差的方法以得到更加精准的 RTC 时钟。利用这个方法可以降低晶振的成本。

如果知道晶振的温度曲线特性及当前的温度，校准电路可以根据周围温度对晶振的频率偏差作出补偿。

电路提供最大±258ppm 的补偿范围(-127~127)，适用于误差小于 200ppm 的晶振，也可以降低 PCB 成本。使用这种运算规则，RTC 模块能达到精确度在±5ppm 内的补偿 RTC 时钟。

自动校准电路通过 32.768kHz 晶体振荡器驱动的 RTCCLK 信号与从 CALIN 引脚输入的 1Hz (1ppm)信号进行比较，通过设置 RTCCON 寄存器的 CAL 位和 AUTOCAL 位来启动校准。在 3 秒的校准期间，“时间比较”模块比较两个时钟源的时间差异。15 秒时间到，校准结束，硬件自动将校准误差 E 存储至误差寄存器 RTCDAT 中，同时将 CALCAL 位和 AUTOCAL 位清 0。



15 秒内 1HzCLK 和 RTCCLK 时差

校准误差

在 1HzCLK 开始之后，RTCCLK 开始计数，在 1HzCLK 停止之后，RTCCLK 停止计数。在 15 秒之内 1HzCLK 和 RTCCLK 之间的差异可以用 RTCCLK 时钟表示如下：

$$E = \text{RTCCLK cycles in 15s} - 32768 \times 15$$

同步误差

因为 RTCCLK 和 1HzCLK 不能同步进行，导致的最大误差为±1×RTCCLK。

相应的误差为：

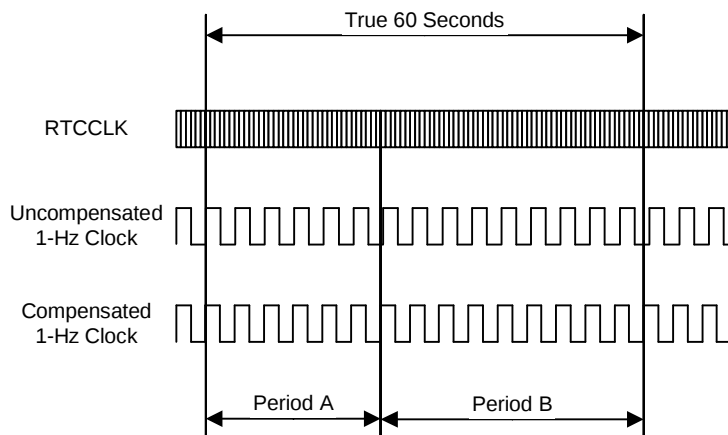
$$\frac{\pm 1}{32768 \times 15} \times 10^6 \approx \pm 2 \text{ ppm}$$



同步误差

校准误差 E 储存在 8 位误差寄存器中(RTC 校准数据寄存器 RTCDAT)。最高位为符号位，1 代表负数，0 代表正数。其余 7 位代表校准的实际误差值。负 E 值表示 PLLCLK 周期数要减去 E 值，因为 RTCCLK 比理想值 32.768kHz 慢，32768 个 RTCCLK 时钟周期比 1 秒长。正 E 值表示 PLLCLK 周期数要加上 E 值，因为 RTCCLK 比理想值 32.768kHz 快，32768 个 RTCCLK 时钟周期比 1 秒短。

如果时间差超过 127 RTCCLK 个周期，E 寄存器溢出，EVOL 标记被置 1。超出 127 的余数被记录在 E 寄存器中。



1-Hz Clock Compensation

**校准运算法则：**

在校准之后，E 值存储在校准数据寄存器 RTCDAT 中，只有当 RTCCON 寄存器中的 COMEN 位置 1 时，系统补偿功能才能启动。

用户首先要在 RTC 可运行的每个温度点进行校准操作，然后将相应的校准值 E 存储在“校准表”(软件)中。当温度改变时，用户应该查询这个“校准表”，并将相应 E 值写入寄存器 RTCDAT 中。

8.6.6 寄存器**RTC 校准控制寄存器**

BEH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
RTCCON	RTCEN	HSECIF	COMEN	CAL	AUTOCAL	OUTF1	OUTF0	EOVL
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读
复位值 (POR)	0	0	0	0	0	0	0	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	u	0	u	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	RTCEN	实时时钟允许位 0: RTC 模块禁止 1: RTC 模块允许 注意：复位不改变 RTCEN 位值
6	HSECIF	半秒中断标志位 0: 无半秒计数器增加 1: 半秒计数器增加
5	COMEN	RTC 补偿允许位 0: 禁止补偿机制 1: 允许补偿机制 注意：复位不改变 COMEN 位值
4	CAL	RTC 补偿值寄存器写允许 0: 禁止 RTC 补偿寄存器写操作 1: 允许 RTC 补偿寄存器写操作
3	AUTOCAL	RTC 自动校准允许位 0: 禁止 RTC 自动校准 1: 允许 RTC 自动校准，P2.1 用作 CALIN 引脚来接收外灌的 1Hz 信号由 RTC 自动校准。校准完成后，CAL 和 AUTOCAL 位被自动清 0。
2-1	OUTF [1:0]	校准模式下的 CALOUT 引脚输出频率选择位 00-01: 断开 CALOUT 引脚 10: CALOUT 引脚输出原始的(外接的)32.768kHz 晶振时钟。 11: CALOUT 引脚输出周期为 1s 的时钟 当 COMMEN=1 时，输出经补偿过的周期为 1s 的时钟； 当 COMMEN=0 时，输出未经补偿过的周期为 1s 的时钟。
0	EOVL	误差溢出标志位 0: 最后一次自动校准无误差溢出 1: 最后一次自动校准有误差溢出，即频率偏差超出范围无法校准

注意 1：CAL 和 AUTOCAL 的相互关系如下：

CAL, AUTOCAL:

0x: 禁止写入 E 寄存器 RTCDAT 寄存器

10: E 寄存器 RTCDAT 仅可由软件写入，与 RTCEN 位状态无关。

11: E 寄存器仅可由 RTC 校准电路写入，即：仅当 RTCEN 位为 1，且 CAL、AUTOCAL 两位均置 1 时，E 寄存器 RTCDAT 可由 RTC 校准电路将补偿数据写入。之后，CAL、AUTOCAL 两位由硬件自动清 0。



RTC 补偿值 (E)寄存器

BFH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
RTCDAT	E7	E6	E5	E4	E3	E2	E1	E0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	0	0	0	0	0	0	0	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	u	u	u	u	u	u	u	u

位编号	位符号	说明
7-0	E[7:0]	RTC 补偿值 (E 寄存器) E[7:0]补偿数值用来表示 RTC 工作时需要进行补偿的时钟个数。E[7]位表示符号，0 代表正数，1 代表负数。E[6:0]存储补偿值。如果补偿值超过±127，EOVL 标记被置起，超出 127 的余数被记录在 E 寄存器中。 当允许补偿时(COMEN = 1):如果 E 是负，表示每一个调整周期中要减去 E 值；如果 E 是正，表示每一个调整周期中要加上 E 值。 在自动校准之后，RTC 补偿电路将补偿值写入 E[7:0]。 当 CAL = 1， AUTOCAL=0 时，只能由用户写入 E[7:0]。 注意：复位不改变 E[7:0]值

注意：当允许校准时，RTC 时钟和日历功能不受影响。

RTC 输出时间控制寄存器

BDH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
RTCT	-	-	-	-	-	-	RTCT1	RTCT0
读/写	-	-	-	-	-	-	读/写	读/写
复位值 (POR)	-	-	-	-	-	-	0	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	-	-	-	-	-	-	u	u

位编号	位符号	说明
1-0	RTCT[1:0]	RTC 输出时间控制位 00: 每 0.5s 将 HSECIF 位置 1 01: 每 1s 将 HSECIF 位置 1 10: 每 1min 将 HSECIF 位置 1 11: 每 1hour 将 HSECIF 位置 1

秒和半秒寄存器

C1H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SEC	HSEC	SEC6	SEC5	SEC4	SEC3	SEC2	SEC1	SEC0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	0	0	0	0	0	0	0	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	u	u	u	u	u	u	u	u

位编号	位符号	说明
7	HSEC	半秒指示位，按半秒的频率交替置 0 和 1。
6-0	SEC6-0	寄存器(第 0 位 ~ 第 6 位)存秒计数器的当前值(BCD)。可以在任何时候读取寄存器(第 0 位 ~ 第 6 位)而不影响计数器计数。写入寄存器会载入值到秒计数器，计数器继续从新值开始计数。秒计数器的值在到达 59 之后滚动至 0。 0-59 之外的数据无法写入。 注意不要写入 0x、1x、2x、3x、4x (x=A~FH)非法数据。



分钟寄存器

C2H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
MIN	-	MIN6	MIN5	MIN4	MIN3	MIN2	MIN1	MIN0
读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	-	0	0	0	0	0	0	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	-	u	u	u	u	u	u	u

位编号	位符号	说明
6-0	MIN6-0	寄存器存储分钟计数器的当前值(BCD)。可以在任何时候读取这位而不影响计数器计数的。写入寄存器会载入值到分钟计数器,计数器继续从新值开始计数。分钟计数器的值在到达 59 之后滚动至 0。 0-59 之外的数据无法写入。 注意不要写入 0x、1x、2x、3x、4x (x=A~FH)非法数据。

小时寄存器

C3H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
HR	-	-	HR5	HR4	HR3	HR2	HR1	HR0
读/写	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	-	-	0	0	0	0	0	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	-	-	u	u	u	u	u	u

位编号	位符号	说明
5-0	HR5-0	寄存器存储小时计数器的当前值(BCD)。可以在任何时候读取这位而不影响计数器计数的。写入寄存器会载入值到小时计数器,计数器继续从新值开始计数。小时计数器的值在到达 23 之后滚动至 0。 0-23 之外的数据无法写入。 注意不要写入 0x、1x(x=A~FH)非法数据。

日寄存器

C4H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
DAY	-	-	DAY5	DAY4	DAY3	DAY2	DAY1	DAY0
读/写	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	-	-	0	0	0	0	0	1
复位值 (WDT/LVR/PIN)	-	-	u	u	u	u	u	u

位编号	位符号	说明
5-0	DAY5-0	寄存器存储日计数器的当前值(BCD)。可以在任何时候读取这位而不影响计数器计数。写入寄存器会载入值到日计数器,计数器继续从新值开始计数。日计数器的值根据月和年寄存器的值在到达 28、29、30 或 31 之后滚动至 1。 1-31 之外的数据无法写入。 注意不要写入 1x、2x(x=A~FH)非法数据。



月寄存器

C5H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
MTH	-	-	-	MTH4	MTH3	MTH2	MTH1	MTH0
读/写	-	-	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	-	-	-	0	0	0	0	1
复位值 (WDT/LVR/PIN)	-	-	-	u	u	u	u	u

位编号	位符号	说明
4-0	MTH4-0	寄存器存储月计数器的当前值(BCD)。可以在任何时候读取这位而不影响计数器计数。写入寄存器会载入值到月计数器,计数器继续从新值开始计数。月计数器的值在到达 12 之后滚动至 1。 1-12 之外的数据无法写入。 注意不要写入 0x(x=A~FH)非法数据。

年寄存器

C6H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
YR	YR7	YR6	YR5	YR4	YR3	YR2	YR1	YR0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	0	0	0	0	0	0	0	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	u	u	u	u	u	u	u	u

位编号	位符号	说明
7-0	YR7-0	寄存器存储年计数器的当前值(BCD)。可以在任何时候读取这位而不影响计数器计数。写入寄存器会载入值到年计数器,计数器继续从新值开始计数。 年计数器的值在到达 99 之后滚动至 0。0-99 之外的数据无法写入。

星期寄存器

C7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
DOW	-	-	-	-	-	DOW2	DOW1	DOW0
读/写	-	-	-	-	-	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	-	-	-	-	-	1	1	0
复位值 (WDT/LVR/PIN)	-	-	-	-	-	u	u	u

位编号	位符号	说明
2-0	DOW2-0	寄存器存储星期计数器的当前值(BCD)。可以在任何时候读取这位而不影响计数器计数。写入寄存器会载入值到星期计数器,计数器继续从新值开始计数。星期计数器的值在到达 6 之后滚动至 0。 0-6 之外的数据无法写入。



8.7 脉宽调制模块 (PWM)

特性:

- | 两路12位精度PWM模块
- | 提供每个PWM周期溢出中断
- | 输出极性可选择

内建两路 12 位 PWM 模块。PWM 模块可以产生 2 路周期和占空比分别可以调整的脉宽调制波形。PWMxEN (x = 0~1) 位用于使能 2 路 PWM 模块。PWMxCON (x=0~1) 控制 PWMx 模块的时钟源、输出极性、周期中断等。寄存器 PWMxPH/L (x = 0~1) 用于设置 PWMx 模块的周期, 寄存器 PWMxDH/L (x = 0~1) 用于设置 PWMx 模块的占空比。

PWM 寄存器

PWMx 控制寄存器 PWMxCON (x=0~1)

B6H, B7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PWM0CON (B6H)	PWM0EN	PWM0S	PWM0CK1	PWM0CK0	-	PWM0IE	PWM0IF	PWM0SS
PWM1CON (B7H)	PWM1EN	PWM1S	PWM1CK1	PWM1CK0	-	PWM1IE	PWM1IF	PWM1SS
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	-	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	-	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	PWMxEN	PWMx 使能位: 0: 禁止 PWMx 模块 1: 允许 PWMx 模块
6	PWMxS	PWMx 输出模式: 0: PWMx 占空比期间输出高电平, 占空比溢出后输出低电平 1: PWMx 占空比期间输出低电平, 占空比溢出后输出高电平
5~4	PWMxCK1~0	PWMx 时钟选择位: 00: 系统时钟/1 01: 系统时钟/2 10: 系统时钟/4 11: 系统时钟/8
2	PWMxIE	PWMx 中断使能位: 0: 禁止 PWMx 周期中断 1: 允许 PWMx 周期中断
1	PWMxIF	PWMx 中断标志位 0: PWMx 周期计数器没有溢出。 1: PWMx 周期计数器溢出,由硬件置 1
0	PWMxSS	PWMx 引脚输出控制位 0: PWMx 输出禁止, 用作 I/O 等功能 1: PWMx 输出允许



SH79F6431

PWM0 周期寄存器 PWM0PH/L

DFH, DEH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PWM0PH (DFH)	-	-	-	-	PWM0P.11	PWM0P.10	PWM0P.9	PWM0P.8
PWM0PL (DEH)	PWM0P.7	PWM0P.6	PWM0P.5	PWM0P.4	PWM0P.3	PWM0P.2	PWM0P.1	PWM0P.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
11-0	PWM0P.11~0	PWM0 数据寄存器

PWM0 的计数器计满至 PWM0PH/L 中的值后归零, 若 PWM0PH/L 为 0 时, 如果 PWM0S 为 0, 则 PWM0 引脚输出低电平; 如果 PWM0S 为 1, 则 PWM0 引脚输出高电平。

PWM1 周期寄存器 PWM1PH/L

FEH, FDH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PWM1PH (FEH)	-	-	-	-	PWM1P.11	PWM1P.10	PWM1P.9	PWM1P.8
PWM1PL (FDH)	PWM1P.7	PWM1P.6	PWM1P.5	PWM1P.4	PWM1P.3	PWM1P.2	PWM1P.1	PWM1P.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
11-0	PWM1P.11~0	PWM1 数据寄存器

PWM1 的计数器计满至 PWM1PH/L 中的值后归零, 若 PWM1PH/L 为 0 时, 如果 PWM1S 为 0, 则 PWM1 引脚输出低电平; 如果 PWM1S 为 1, 则 PWM1 引脚输出高电平。

注意: 修改寄存器 PWMxPH 将使得 PWMx 的输出在下一个周期生效。用户需先修改 PWMxPL, 再修改 PWMxPH 以修改 PWM 周期。

PWM0 占空比寄存器 PWM0DH/L

DDH, DCH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PWM0DH (DDH)	-	-	-	-	PWM0D.11	PWM0D.10	PWM0D.9	PWM0D.8
PWM0DL (DCH)	PWM0D.7	PWM0D.6	PWM0D.5	PWM0D.4	PWM0D.3	PWM0D.2	PWM0D.1	PWM0D.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
11-0	PWM0D.11~0	PWM0 占空比控制, 控制 PWM0 波形占空比的输出时间 1. 当 PWM0P ≤ PWM0D 时 如果 PWM0S=0, 则 PWM0 引脚输出高电平 如果 PWM0S=1, 则 PWM0 引脚输出低电平 2. 当 PWM0D=00H 时 如果 PWM0S=0, 则 PWM0 引脚输出低电平 如果 PWM0S=1, 则 PWM0 引脚输出高电平

PWM1 占空比寄存器 PWM1DH/L

FAH, F9H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PWM1DH (FAH)	-	-	-	-	PWM1D.11	PWM1D.10	PWM1D.9	PWM1D.8
PWM1DL (F9H)	PWM1D.7	PWM1D.6	PWM1D.5	PWM1D.4	PWM1D.3	PWM1D.2	PWM1D.1	PWM1D.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDI/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0



位编号	位符号	说明
11-0	PWM1D.11~0	PWM1 占空比控制, 控制 PWM1 波形占空比的输出时间 1. 当 $PWM1P \leq PWM1D$ 时 如果 $PWM1S=0$, 则 PWM1 引脚输出高电平 如果 $PWM1S=1$, 则 PWM1 引脚输出低电平 2. 当 $PWM1D=00H$ 时 如果 $PWM1S=0$, 则 PWM1 引脚输出低电平 如果 $PWM1S=1$, 则 PWM1 引脚输出高电平

注意: 修改寄存器 $PWMx$ 将使得 PWMx 的输出在下一个周期生效。用户需先修改 $PWMx$ DL, 再修改 $PWMx$ DH 以修改 PWM 占空比。

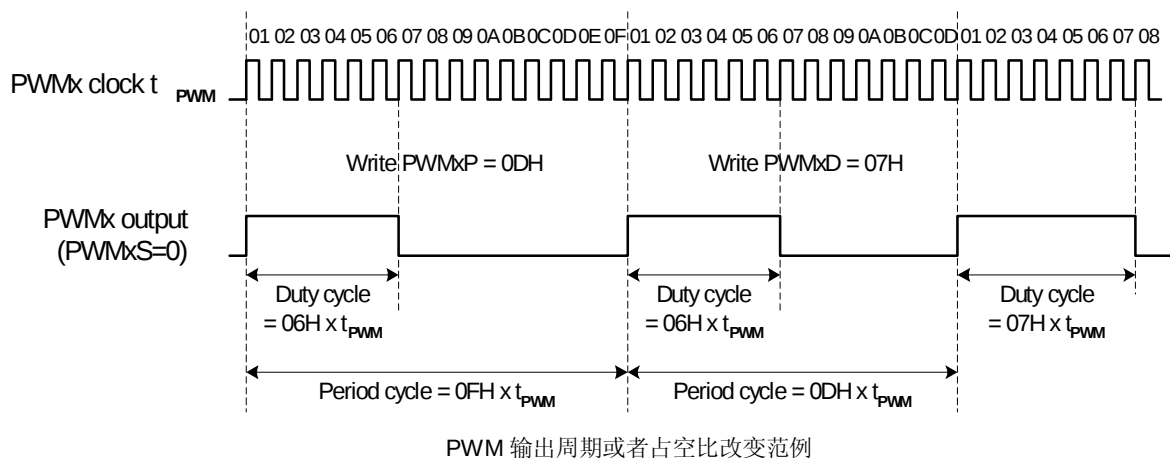
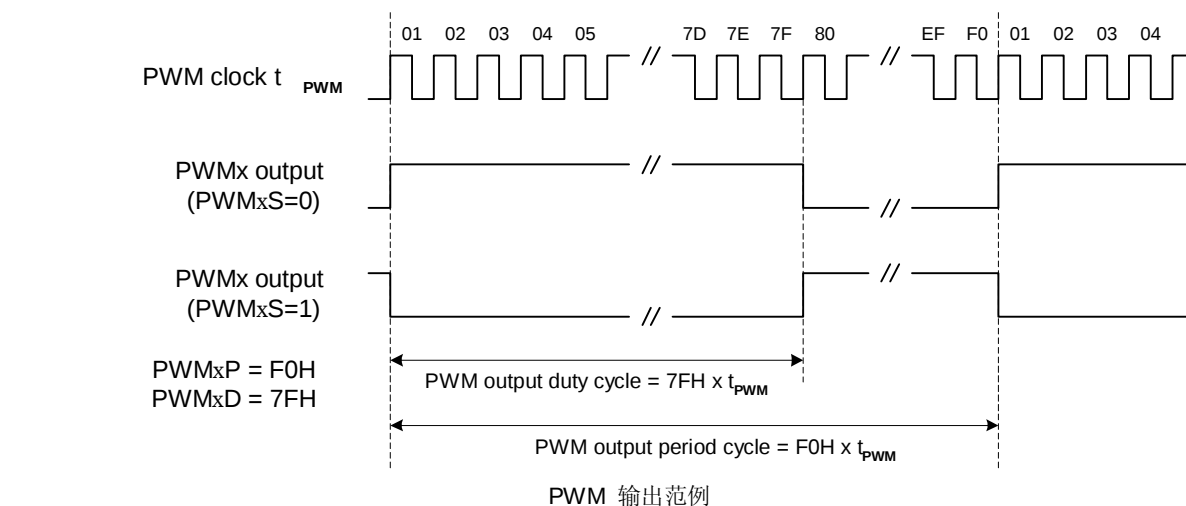
注意事项:

1. $PWMx$ EN 位控制 $PWMx$ 模块打开。

2. $PWMx$ CH($x = 0 \sim 1$)位能选择 端口是作为 I/O 端口还是 PWM 输出端口。

3. 在 $IEN1$ 寄存器中的 $EPWMx$ 位和 $PWMx$ CON 寄存器中的 $PWMx$ IE 位允许/禁止 $PWMx$ 中断。

4. 如果 $PWMENx$ 置 1, PWM 模块打开, 但 $PWMx$ CH($x = 0 \sim 1$)=0, $PWMx$ 输出关闭, 此时 $PWMx$ 模块可以用作一个 12bit timer, 此时如果中断控制寄存器 $IEN1$ 的 $EPWMx$ 位置 1 且 $PWMx$ IF=1, 则 $PWMx$ 中断照样发生。





8.8 低电压检测(LPD)

低电压检测功能 (LPD) 用来监测 V_{DD} 电压和 VIN 引脚电压。VIN 引脚电压检测功能由代码选择其功能是否有效。若 VIN 引脚检测功能有效, VIN 引脚电压低于 1.2V, 则硬件设置标记 FVIN 为 0; 若引脚电压高于 1.2V, 则硬件设置 FVIN 标记为 1。低电压检测电路检测到 V_{DD} 电压低于 2.7V, 则硬件设置标记 FVDD 为 0; 若检测到 V_{DD} 高于 2.7V, 则硬件设置标记 FVDD 为 1。低电压检测功能提供 VIN 引脚和 V_{DD} 电压标记给电源管理功能, 但只有 V_{DD} 电压标记能够实现供电的自动切换。

低电压检测控制寄存器

B3H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
LPDCON	LPDEN	FVIN	LPDIF	VOUTS	FVDD	LPDS	-	AUTOS
读/写	读/写	读	读/写	读/写	读	读	-	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	1	0	0	0 u 0 0	0	0	-	0 u 0 0

位编号	位符号	说明
7	LPDEN	LPD 允许 0: 禁止低电压检测 1: 允许低电压检测
6	FVIN	VIN 引脚电压状态标记 0: VIN 引脚电压低于 1.2V 1: VIN 引脚电压高于 1.2V 若代码选择禁止 VIN 电压检测功能, 此标志位无效
5	LPDIF	LPD 中断请求标志 0: 无中断挂起读/写 1: 中断挂起
4	VOUTS	供电电源状态 0: 电池供电至 VOUT 1: 外部供电至 VOUT
3	FVDD	V_{DD} 电压状态标记 0: V_{DD} 电压低于 2.7V 1: V_{DD} 电压高于 2.7V
2	LPDS	LPD 中断源 0: V_{DD} 电压引起中断 1: VIN 引脚电压引起中断
0	AUTOS	供电自动切换允许 0: 允许供电自动切换 1: 禁止供电自动切换



8.9 低电压复位(LVR)

特性

- n LVR 去抖动时间 T_{LVR} 为 30-60 μ s
- n 当供电电压低于设定电压 V_{LVR} 时, 将产生内部复位

低电压复位 (LVR) 功能是为了监测供电电压, 当供电电压低于设定电压 V_{LVR} 时, SH79F6431 将产生内部复位。LVR 去抖动时间 T_{LVR} 大约为 30 μ s-60 μ s。

LVR 功能打开后, 具有以下特性 (t 表示电压低于设定电压 V_{LVR} 的时间):

当 $V_{OUT} \leq V_{LVR}$ 且 $t \geq T_{LVR}$ 时产生系统复位。

当 $V_{OUT} > V_{LVR}$ 或 $V_{OUT} < V_{LVR}$, 但 $t < T_{LVR}$ 时不会产生系统复位。

通过代码选项, 可以选择 LVR 功能的打开与关闭。

在交流电或大容量电池应用中, 接通大负载后容易导致 SH79F6431 供电暂时低于定义的工作电压。低电压复位可以应用于此, 保护系统在低于设定电压下产生有效复位。

8.10 看门狗定时器(WDT), 程序超范围溢出(OVL)复位及其它复位状态

特性

- l 程序超范围溢出后硬件自动检测, 并产生 OVL 复位
- l 看门狗可以工作在掉电模式下
- l 看门狗溢出频率可选

程序超范围溢出复位

SH79F6431 为进一步增强 CPU 运行可靠性, 内建程序超范围溢出检测电路, 一旦检测到程序计数器的值超出 ROM 最大值, 或者发现指令操作码(不检测操作数)为 8051 指令集中不存在的 A5H, 便认为程序跑飞, 产生 CPU 复位信号, 同时将 WDOF 标志位置 1。为应用这个特性, 用户应该将未使用的 Flash ROM 用 0xA5 填满。

看门狗

看门狗定时器是一个递减计数器, 独立内建 RC 振荡器作为其时钟源, 因此可以通过代码选项选择在掉电模式下仍持续运行。当定时器溢出时, 将芯片复位。通过代码选项可以打开或关闭该功能。

WDT 控制位 (第 2 - 0 位) 用来选择不同的溢出时间。定时器溢出后, WDT 溢出标志 (WDOF) 将由硬件自动置 1。通过读写 RSTSTAT 寄存器, 看门狗定时器在溢出前重新开始计数。

其它一些复位标志列举如下:

复位控制寄存器

B1H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
RSTSTAT	WDOF	-	PORF	LVRF	CLRF	WDT.2	WDT.1	WDT.0
读/写	读/写	-	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR)	0	-	1	0	0	0	0	0
复位值 (WDT)	1	-	u	u	u	0	0	0
复位值 (LVR)	u	-	u	1	u	0	0	0
复位值 (PIN)	u	-	u	u	1	0	0	0

位编号	位符号	说明
7	WDOF	看门狗溢出或程序超范围溢出标志位 看门狗溢出时由硬件置 1, 可由软件或上电复位清 0 0: 未发生 WDT 溢出或程序超范围溢出 1: 发生 WDT 溢出或程序超范围溢出



SH79F6431

5	PORF	上电复位标志位 上电复位后硬件置 1，只能由软件清 0 0: 没有发生上电复位 1: 发生过上电复位
4	LVRF	低压复位标志位 低压复位后置 1，可由软件或上电复位清 0 0: 没有发生低压复位 1: 发生过低压复位
3	CLRf	Reset 引脚复位标志位 引脚复位后置 1，由软件或上电复位清 0 0: 没有发生引脚复位 1: 发生过引脚复位
2-0	WDT [2:0]	WDT 溢出周期控制位 000: 溢出周期最小值= 4096ms 001: 溢出周期最小值= 1024ms 010: 溢出周期最小值= 256ms 011: 溢出周期最小值= 128ms 100: 溢出周期最小值= 64ms 101: 溢出周期最小值= 16ms 110: 溢出周期最小值= 4ms 111: 溢出周期最小值= 1ms 注意: 应用中如果看门狗打开，程序清看门狗的最大间隔时间不能大于以上所列最小值。



8.11 电源管理

SH79F6431 提供两种供电方式，一种是外部电源从 V_{DD} 引脚输入经开关至 V_{OUT} ，一种是电池从 V_{BAT} 引脚输入经开关至 V_{OUT} 。正常供电是外部电源提供，若发生外部电源掉电情况，则自动由外部供电切至电池供电；若外部电源恢复供电，则自动由电池供电切至外部电源供电。外部电源电压检测，由内建的低电压检测 LPD 实现。

V_{OUT} 供电所有功能电路。 V_{OUT} 引脚有最大 6mA 输出能力，可以驱动有限的外部设备。

与供电方式配合，SH79F6431 提供低功耗模式，以更小功耗实现工作要求。

8.11.1 低功耗模式

为减少功耗，SH79F6431 提供三种低功耗模式空闲（Idle）模式、高级空闲（Super-Idle）模式和掉电模式。这三种模式都由 PCON 和 SUSLO 寄存器控制。

8.11.1.1 空闲模式和高级空闲模式

空闲模式能够降低系统功耗，在此模式下，程序中止运行，CPU 时钟停止，但外部设备时钟继续运行。空闲模式下，CPU 在确定的状态下停止，并在进入空闲模式前所有 CPU 的状态都被保存，如 PC，PSW，SFR，RAM 等。

高级空闲模式(Super-IDLE)的控制和操作与空闲模式(IDLE)相同，但比空闲模式更省电。在高级空闲模式，如果软件没有禁止，可有 LPD 中断、RTC 中断、外部中断和 LCD 模块工作。在进入高级空闲模式前，软件关闭不用的模块以降低功耗。

两条连续指令：先设置 SUSLO 寄存器为 55H，随即将 PCON 寄存器中的 IDL/SIDL 位置 1，使 SH79F6431 进入空闲/高级空闲模式。如果按顺序要求的连续指令不被满足，CPU 在下一个机器周期清除 SUSLO 寄存器或 IDL/SIDL 位，CPU 也不会进入空闲/高级空闲模式。

IDL/SIDL 位置 1 是 CPU 进入空闲模式之前执行的最后一条指令。

两种方式可以退出空闲模式：

- 1) 产生一个中断。在预热定时结束之后，恢复 CPU 时钟，硬件清除 SUSLO 寄存器和 PCON 寄存器的 IDL 位。然后执行中断服务程序，随后跳转到进入空闲模式指令之后的指令。
- 2) 复位信号产生后（复位引脚上出现低电平，WDT 复位(如果被允许)，LVR 复位(如果被允许)）。在预热定时结束之后，CPU 恢复时钟，SUSLO 寄存器和在 PCON 寄存器中的 IDL 位被硬件清除，最后 SH79F6431 复位。然后程序从地址位 0000H 开始执行。RAM 保持不变而 SFR 的值根据不同功能模块改变。

注：高级空闲模式(Super-IDLE)只能用 LPD 中断或 RTC 中断或外部中断或复位唤醒。

8.11.1.2 掉电模式

掉电模式可以使 SH79F6431 进入功耗非常低的状态。掉电模式将停止 CPU 和外围设备的所有时钟信号，通过 OP_WDT 选项决定 WDT 功能是否有效。在进入掉电模式前所有 CPU 的状态都被保存，如 PC，PSW，SFR，RAM 等。

两条连续指令：先设置 SUSLO 寄存器为 55H，随即将 PCON 寄存器中的 PD 位置 1，使 SH79F6431 进入掉电模式。如果按顺序要求的连续指令不被满足，CPU 在下一个机器周期清除 SUSLO 寄存器或 PD 位，CPU 也不会进入掉电模式。

PD 位置 1 是 CPU 进入掉电模式之前执行的最后一条指令。

注意：如果同时将 SIDL、IDL 和 PD 位置 1，SH79F6431 将进入掉电模式。当从掉电模式唤醒后，硬件会自动清除 SIDL、IDL 和 PD 位，CPU 既不会进入高级空闲模式也不会进入空闲模式。

如果同时将 SIDL、IDL 位置 1，SH79F6431 将进入高级空闲模式。当从高级空闲模式唤醒后，硬件会自动清除 SIDL、IDL 位，不会进入空闲模式。

有两种方式可以退出掉电模式：

- 1) 有效外部中断（如 INT1，INT2 和 INT3）和 LPD 中断能使 SH79F6431 退出掉电模式。在中断发生后振荡器启动，在预热计时结束之后 CPU 时钟和外部设备时钟恢复，SUSLO 寄存器和 PCON 寄存器中的 PD 位会被硬件清除，然后程序运行中断服务程序。在完成中断服务程序之后，跳转到进入掉电模式之后的指令继续运行。
- 2) 复位信号（复位引脚上出现低电平，WDT 复位(如果被允许)，LVR 复位(如果被允许)）。在预热计时之后会恢复 CPU 时钟，SUSLO 寄存器和 PCON 寄存器中的 PD 位会被硬件清除，最后 SH79F6431 会被复位。然后程序会从 0000H 地址位开始运行。RAM 将保持不变，而根据不同功能模块 SFR 的值可能改变。

如要进入这三种低功耗模式，必须在置位 PCON 中的 IDL/SIDL/PD 位后增加 3 个空操作指令



8.11.2 供电模式

根据供电电源不同，对应有两种供电模式：正常供电模式和电池供电模式。供电模式切换由电源管理自动实现或软件控制实现。自动切换功能可由寄存器控制其运行或禁止。无论是外部电源 V_{DD} 单独上电供电还是电池单独上电供电，或两者同时上电供电，SH79F6431 都能正常工作。

8.11.2.1 正常供电模式

正常供电模式的电源由外部电源提供，电池不工作，是主要的工作模式。正常供电模式下所有功能都可运行。在正常模式下，要降低功耗，可以进入空闲模式，同时关闭 ADC 等模块。考虑到掉电检测的需要，LPD 中断应开启。

8.11.2.2 电池供电模式

电池供电模式下 SH79F6431 由电池供电，外部电源掉电。电池供电模式下可以进入空闲模式或高级空闲模式。电池供电模式下，高级空闲模式是主要工作模式。

模式	正常模式	空闲模式	高级空闲模式
功能			
工作的功能模块	所有模块	所有模块	RTC, LCD, 外部中断

电池供电模式下功能模块工作状态

8.11.2.3 供电模式切换

在正常供电模式下，若 V_{IN} 引脚电压检测功能有效（代码选择允许其功能），低电压检测（LPD）检测到 V_{IN} 引脚电压低于 1.2V，产生 LPD 中断请求。低电压检测（LPD）检测到 V_{DD} 引脚低于 2.7V，硬件切换供电电源至电池供电，进入电池供电模式，会再次产生 LPD 中断请求。

在正常供电模式下，若 V_{IN} 引脚电压检测功能无效（代码选择禁止其功能），低电压检测（LPD）检测到 V_{DD} 引脚低于 2.7V，产生 LPD 中断请求，同时硬件迅速切换至电池供电。

在电池供电模式下，若 V_{IN} 引脚电压检测功能无效（代码选择禁止其功能），低电压检测（LPD）检测到 V_{DD} 引脚高于 2.7V，硬件切换供电电源至外部电源供电，进入正常供电模式，同时产生 LPD 中断请求。若 V_{IN} 引脚电压检测功能有效（代码选择允许其功能），低电压检测（LPD）检测到 V_{IN} 引脚电压高于 1.2V，会再次产生 LPD 中断请求。

自动切换功能可通过 AUTOS（LPDCON.0）选择允许或禁止，为保证不误写，与省电模式进入一样，必须先写入 55H 至电源切换控制寄存器，后置 1 或清 0 AUTOS（LPDCON.0）位，必须连续指令，否则自动切换功能控制无效。

若自动切换功能被 AUTOS（LPDCON.0）选择禁止，供电模式切换亦可通过软件实现。为保证不误写，与省电模式进入一样，必须先写入 55H 至电源切换控制寄存器，后设置供电电源，必须连续指令，否则供电模式切换无效。



8.11.2.4 寄存器

LPD 控制寄存器

B3H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
LPDCON	LPDEN	FVIN	LPDIF	VOUTS	FVDD	LPDS	-	AUTOS
读/写	读/写	读	读/写	读/写	读	读	-	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	1	0	0	0 u 0 0	0	0	-	0 u 0 0

位编号	位符号	说明
7	LPDEN	LPD 允许 0: 禁止低电压检测 1: 允许低电压检测
6	FVIN	VIN 引脚电压状态标记 0: VIN 引脚电压低于 1.2V 1: VIN 引脚电压高于 1.2V 若代码选择禁止 VIN 电压检测功能, 此标志位无效
5	LPDIF	LPD 中断请求标志 0: 无中断挂起 1: 中断挂起
4	VOUTS	供电电源状态 0: 电池供电至 VOUT 1: 外部供电至 VOUT
3	FVDD	V _{DD} 电压状态标记 0: V _{DD} 电压低于 2.7V 1: V _{DD} 电压高于 2.7V
2	LPDS	LPD 中断源 0: V _{DD} 电压引起中断 1: VIN 引脚电压引起中断
0	AUTOS	供电自动切换允许 0: 允许供电自动切换 1: 禁止供电自动切换

电源切换控制寄存器

E7H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PASLO	PASLO.7	PASLO.6	PASLO.5	PASLO.4	PASLO.3	PASLO.2	PASLO.1	PASLO.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	PASLO[7-0]	此寄存器用来控制供电电源切换。只有写入 55H 后连续指令修改 LPD 控制寄存器, 才能使实现供电电源状态和供电自动切换位的写入控制。否则在下个周期中 PASLO 将被硬件清 0, AUTOS 或 VOUTS 位恢复前值。

电源控制寄存器

87H	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
PCON	SMOD	SSTAT	SSTAT1	SIDL	GF1	GF0	PD	IDL
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0



位编号	位符号	说明
7	SMOD	UART 波特率加倍器
6	SSTAT	SCON [7:5]功能选择位
5	SSTAT1	SCON1 [7:5]功能选择位
4	SIDL	高级空闲模式控制位 0: 当一个中断或复位产生时由硬件清 0 1: 由软件设置进入空闲模式
3-2	GF[1:0]	用于软件的通用标志位
1	PD	掉电模式控制位 0: 当一个中断或复位产生时由硬件清 0。 1: 由软件置 1 激活掉电模式。
0	IDL	空闲模式控制位 0: 当一个中断或复位产生时由硬件清 0。 1: 由软件置 1 激活空闲模式。

省电模式控制寄存器

8EH	第 7 位	第 6 位	第 5 位	第 4 位	第 3 位	第 2 位	第 1 位	第 0 位
SUSLO	SUSLO.7	SUSLO.6	SUSLO.5	SUSLO.4	SUSLO.3	SUSLO.2	SUSLO.1	SUSLO.0
读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写	读/写
复位值 (POR/WDT/LVR/PIN)	0	0	0	0	0	0	0	0

位编号	位符号	说明
7-0	SUSLO[7-0]	此寄存器用来控制CPU进入省电模式(空闲或掉电)。只有像下面的连续指令才能使CPU进入省电模式。否则在下个周期中 SUSLO, IDL, SIDL 或 PD 位将被硬件清 0

程序举例:

```
IDLE_MODE:
    MOV     SUSLO, #55H
    ORL     PCON, #01H
    NOP
    NOP
    NOP
```

```
SUPERIDLE_MODE:
    MOV     SUSLO, #55H
    ORL     PCON, #10H
    NOP
    NOP
    NOP
```

```
POWERDOWN_MODE:
    MOV     SUSLO, #55H
    ORL     PCON, #02H
    NOP
    NOP
    NOP
```



8.12 预热计数器

特性

- 内建电源预热计数器消除电源的上电的不稳定状态
- 内建振荡器预热计数器消除振荡器起振时的不稳定状态

SH79F6431 内建有电源上电预热计数器，主要是用来消除上电电压建立时的不稳定态，同时完成内部一些初始化序列，如读取内部客户代码选项等。

SH79F6431 内建振荡器预热计数器，它能消除振荡器在下列情况下起振时的不稳定状态：上电复位，引脚复位，从低功耗模式中唤醒，看门狗复位和 LVR 复位。

上电后，SH79F6431 会先经过电源上电预热计数过程，等待溢出后再进行振荡器的预热计数过程过程，溢出后开始运行程序。

电源上电预热计数时间

上电复位/ 引脚复位/ 低电压复位		看门狗复位 (不包含掉电模式)		看门狗复位 (唤醒掉电模式)		掉电模式下中断唤醒	
电源上电预热计数时间	振荡器上电预热计数	电源上电预热计数时间	振荡器上电预热计数	电源上电预热计数时间	振荡器上电预热计数	电源上电预热计数时间	振荡器上电预热计数
11ms	有	1000CKs	无	1000CKs	有	16CKs	有

振荡器上电预热计数时间

振荡器类型	预热计数时间
32.768kHz 晶振振荡器	$2^{13} \times T_{osc}$



8.13 代码选项

OP_WDT[7]:

- 0: 禁止看门狗(WDT)功能 (默认)
- 1: 允许看门狗(WDT)功能

OP_WDTPD[6]:

- 0: 掉电模式(Power-down)下, 禁止看门狗(WDT)功能
- 1: 掉电模式(Power-down)下, 允许看门狗(WDT)功能

OP_WDTSIDL[5]:

- 0: 高级空闲模式(Super-IDLE)下, 禁止看门狗(WDT)功能
- 1: 高级空闲模式(Super-IDLE)下, 允许看门狗(WDT)功能

OP_LVREN[7]

- 0: 禁止低电压复位(LVR)功能 (默认)
- 1: 允许低电压复位(LVR)功能

OP_RST[5]

- 0: P2.0 用作 RST 引脚 (默认)
- 1: P2.0 用作 I/O 引脚

OP_VINEN[4]

- 0: P2.3 用作 VIN 引脚 (默认), VIN 引脚电压检测功能允许
- 1: P2.3 用作 I/O 引脚或 AN0, VIN 引脚电压检测功能禁止

OP_RTC[5]

- 0: Method A(默认)
- 1: Method B

OP_ISP[7]

- 0: 允许 ISP 功能. (默认)
- 1: 禁止 ISP 功能.

OP_ISPPIN[6]

- 0: 仅当 P2.1 和 P2.2 同时为低时进入 ISP 模式 (默认)
- 1: 进入 ISP 模式时不检测 P2.1 和 P2.2 状态

注意: 此代码选项仅当 OP_ISP=0 时有效。



9 指令集

算术操作指令				
指令	功能描述	代码	字节	周期
ADD A,Rn	累加器加寄存器	0x28-0x2F	1	1
ADD A,direct	累加器加直接寻址字节	0x25	2	2
ADD A,@Ri	累加器加内部 RAM	0x26-0x27	1	2
ADD A,#data	累加器加立即数	0x24	2	2
ADDC A,Rn	累加器加寄存器和进位位	0x38-0x3F	1	1
ADDC A,direct	累加器加直接寻址字节和进位位	0x35	2	2
ADDC A,@Ri	累加器加内部 RAM 和进位位	0x36-0x37	1	2
ADDC A,#data	累加器加立即数和进位位	0x34	2	2
SUBB A,Rn	累加器减寄存器和借位位	0x98-0x9F	1	1
SUBB A,direct	累加器减直接寻址字节和借位位	0x95	2	2
SUBB A,@Ri	累加器减内部 RAM 和借位位	0x96-0x97	1	2
SUBB A,#data	累加器减立即数和借位位	0x94	2	2
INC A	累加器加 1	0x04	1	1
INC Rn	寄存器加 1	0x08-0x0F	1	2
INC direct	直接寻址字节加 1	0x05	2	3
INC @Ri	内部 RAM 加 1	0x06-0x07	1	3
DEC A	累加器减 1	0x14	1	1
DEC Rn	寄存器减 1	0x18-0x1F	1	2
DEC direct	直接寻址字节减 1	0x15	2	3
DEC @Ri	内部 RAM 减 1	0x16-0x17	1	3
INC DPTR	数据指针加 1	0xA3	1	4
MUL AB	累加器乘寄存器 B	0xA4	1	11 20
DIV AB	累加器除以寄存器 B	0x84	1	11 20
DAA	十进制调整	0xD4	1	1

逻辑操作指令				
指令	功能描述	代码	字节	周期
ANL A,Rn	累加器与寄存器	0x58-0x5F	1	1
ANL A,direct	累加器与直接寻址字节	0x55	2	2
ANL A,@Ri	累加器与内部 RAM	0x56-0x57	1	2
ANL A,#data	累加器与立即数	0x54	2	2
ANL direct,A	直接寻址字节与累加器	0x52	2	3
ANL direct,#data	直接寻址字节与立即数	0x53	3	3
ORL A,Rn	累加器或寄存器	0x48-0x4F	1	1
ORL A,direct	累加器或直接寻址字节	0x45	2	2
ORL A,@Ri	累加器或内部 RAM	0x46-0x47	1	2
ORL A,#data	累加器或立即数	0x44	2	2
ORL direct,A	直接寻址字节或累加器	0x42	2	3
ORL direct,#data	直接寻址字节或立即数	0x43	3	3
XRL A,Rn	累加器异或寄存器	0x68-0x6F	1	1
XRL A,direct	累加器异或直接寻址字节	0x65	2	2
XRL A,@Ri	累加器异或内部 RAM	0x66-0x67	1	2
XRL A,#data	累加器异或立即数	0x64	2	2



SH79F6431

XRL direct,A	直接寻址字节异或累加器	0x62	2	3
XRL direct,#data	直接寻址字节异或立即数	0x63	3	3
CLR A	累加器清零	0xE4	1	1
CPL A	累加器取反	0xF4	1	1
RL A	累加器左环移位	0x23	1	1
RLC A	累加器连进位标志左环移位	0x33	1	1
RR A	累加器右环移位	0x03	1	1
RRC A	累加器连进位标志右环移位	0x13	1	1
SWAP A	累加器高 4 位与低 4 位交换	0xC4	1	4

数据传送指令				
指令	功能描述	代码	字节	周期
MOV A,Rn	寄存器送累加器	0xE8-0xEF	1	1
MOV A,direct	直接寻址字节送累加器	0xE5	2	2
MOV A,@Ri	内部 RAM 送累加器	0xE6-0xE7	1	2
MOV A,#data	立即数送累加器	0x74	2	2
MOV Rn,A	累加器送寄存器	0xF8-0xFF	1	2
MOV Rn,direct	直接寻址字节送寄存器	0xA8-0xAF	2	3
MOV Rn,#data	立即数送寄存器	0x78-0x7F	2	2
MOV direct,A	累加器送直接寻址字节	0xF5	2	2
MOV direct,Rn	寄存器送直接寻址字节	0x88-0x8F	2	2
MOV direct1,direct2	直接寻址字节送直接寻址字节	0x85	3	3
MOV direct,@Ri	内部 RAM 送直接寻址字节	0x86-0x87	2	3
MOV direct,#data	立即数送直接寻址字节	0x75	3	3
MOV @Ri,A	累加器送内部 RAM	0xF6-0xF7	1	2
MOV @Ri,direct	直接寻址字节送内部 RAM	0xA6-0xA7	2	3
MOV @Ri,#data	立即数送内部 RAM	0x76-0x77	2	2
MOV DPTR,#data16	16 位立即数送数据指针	0x90	3	3
MOVC A,@A+DPTR	程序代码送累加器（相对数据指针）	0x93	1	7
MOVC A,@A+PC	程序代码送累加器（相对程序计数器）	0x83	1	8
MOVX A,@Ri	外部 RAM 送累加器（8 位地址）	0xE2-0xE3	1	5
MOVX A,DPTR	外部 RAM 送累加器（16 位地址）	0xE0	1	6
MOVX @Ri,A	累加器送外部 RAM（8 位地址）	0xF2-F3	1	4
MOVX @DPTR,A	累加器送外部 RAM（16 位地址）	0xF0	1	5
PUSH direct	直接寻址字节压入栈顶	0xC0	2	5
POP direct	栈顶弹至直接寻址字节	0xD0	2	4
XCH A,Rn	累加器与寄存器交换	0xC8-0xCF	1	3
XCH A,direct	累加器与直接寻址字节交换	0xC5	2	4
XCH A,@Ri	累加器与内部 RAM 交换	0xC6-0xC7	1	4
XCHD A,@Ri	累加器低 4 位与内部 RAM 低 4 位交换	0xD6-0xD7	1	4

控制程序转移指令				
指令	功能描述	代码	字节	周期
ACALL addr11	2KB 内绝对调用	0x11-0xF1	2	7
LCALL addr16	64KB 内长调用	0x12	3	7
RET	子程序返回	0x22	1	8
RETI	中断返回	0x32	1	8
AJMP addr11	2KB 内绝对转移	0x01-0xE1	2	4
LJMP addr16	64KB 内长转移	0x02	3	5



SH79F6431

SJMP rel	相对短转移	0x80	2	4
JMP @A+DPTR	相对长转移	0x73	1	6
JZ rel (不发生转移) (发生转移)	累加器为零转移	0x60	2	3 5
JNZ rel (不发生转移) (发生转移)	累加器为非零转移	0x70	2	3 5
JC rel (不发生转移) (发生转移)	C 置位转移	0x40	2	2 4
JNC rel (不发生转移) (发生转移)	C 清零转移	0x50	2	2 4
JB bit,rel (不发生转移) (发生转移)	直接寻址位置位转移	0x20	3	4 6
JNB bit,rel (不发生转移) (发生转移)	直接寻址位清零转移	0x30	3	4 6
JBC bit, rel (不发生转移) (发生转移)	直接寻址位置位转移并清该位	0x10	3	4 6
CJNE A,direct,rel (不发生转移) (发生转移)	累加器与直接寻址字节不等转移	0xB5	3	4 6
CJNE A,#data,rel (不发生转移) (发生转移)	累加器与立即数不等转移	0xB4	3	4 6
CJNE Rn,#data,rel (不发生转移) (发生转移)	寄存器与立即数不等转移	0xB8-0xBF	3	4 6
CJNE @Ri,#data,rel (不发生转移) (发生转移)	内部 RAM 与立即数不等转移	0xB6-0xB7	3	4 6
DJNZ Rn,rel (不发生转移) (发生转移)	寄存器减 1 不为零转移	0xD8-0xDF	2	3 5
DJNZ direct,rel (不发生转移) (发生转移)	直接寻址字节减 1 不为零转移	0xD5	3	4 6
NOP	空操作	0	1	1

位操作指令				
指令	功能描述	代码	字节	周期
CLR C	C 清零	0xC3	1	1
CLR bit	直接寻址位清零	0xC2	2	3
SETB C	C 置位	0xD3	1	1
SETB bit	直接寻址位置位	0xD2	2	3
CPL C	C 取反	0xB3	1	1
CPL bit	直接寻址位取反	0xB2	2	3
ANL C,bit	C 逻辑与直接寻址位	0x82	2	2
ANL C,/bit	C 逻辑与直接寻址位的反	0xB0	2	2
ORL C,bit	C 逻辑或直接寻址位	0x72	2	2
ORL C,/bit	C 逻辑或直接寻址位的反	0xA0	2	2
MOV C,bit	直接寻址位送 C	0xA2	2	2
MOV bit,C	C 送直接寻址位	0x92	2	3



10 电气特性

极限参数*

直流供电电压.....-0.3V to +3.6V

数字输入/输出电压..... DGND-0.3V to VOUT +0.3V

模拟输入电压.....AGND-0.3V to V_{DD} +0.3V

工作环境温度.....-40°C to +85°C

存储温度.....-55°C to +125°C

FLASH 存储器写/擦除操作 0°C to +85°C

*注释

如果器件的工作条件超过左列““极限参数”的范围，将造成器件永久性破坏。只有当器件工作在说明书所规定的范围内时功能才能得到保障。器件在极限参数列举的条件下工作将会影响到器件工作的可靠性。

直流电气特性 (V_{DD} = 3.0 – 3.6V, DGND = 0V, VBAT = 2.4 – 3.6V, T_A = 25°C, 除非另有说明)

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位	条件
工作电压	V _{DD}	3.0	3.3	3.6	V	32.768kHz ≤ f _{sys} ≤ 9.8304MHz
电池电压	VBAT	2.4	3.3	3.6	V	32.768kHz ≤ f _{sys} ≤ 9.8304MHz
工作电流	I _{OP}	-	6	8	mA	f _{sys} = 4.9152MHz, PLL 开 所有输出引脚无负载 所有输入引脚不浮动 CPU 打开(执行 NOP 指令) LCD 打开(不包括 LCD 面板), WDT 打开, LVR 打开, LPD 打开, EMU 打开, RTC 打 开 关闭其它所有功能, V _{DD} =3.3V , VBAT=3.3V。
待机电流 (空闲模式: IDLE)	I _{SB1}	-	11	18	uA	f _{sys} = 32.768kHz, PLL 关 所有输出引脚无负载 所有输入引脚不浮动 LCD 关闭, WDT 关闭, LVR 打开, RTC 打开, LPD 打开 关闭其它所有功能, V _{DD} =3.3V , VBAT=3.3V。
待机电流 (掉电模式: Power-Down)	I _{SB2}	-	-	10	uA	f _{osc} = OFF, PLL 关 所有输出引脚无负载 所有输入引脚不浮动 LCD 关闭, RTC 关闭, WDT 关闭, LVR 打开 关闭其它所有功能, V _{DD} =3.3V , VBAT=3.3V。
待机电流 (高级空闲模式: Super-IDLE)	I _{SB3}	-	-	14	uA	f _{sys} = 32.768kHz, PLL 关 所有输出引脚无负载 所有输入引脚不浮动 LCD 关闭, WDT 关闭, LPD 关闭, LVR 打开, RTC 打开, 关闭其它所有功能, VBAT=3.3V, V _{DD} =0V。
待机电流 (高级空闲模式: Super-IDLE)	I _{SB4}	-	-	19	uA	f _{sys} = 32.768kHz, PLL 关 所有输出引脚无负载 所有输入引脚不浮动 LCD 打开(不包括 LCD 面板, 300k 偏置电 阻),



SH79F6431

						WDT 关闭, LPD 关闭, LVR 打开, RTC 打开, 关闭其它所有功能, VBAT=3.3V, V _{DD} =0V。
WDT 电流	I _{WDT}	-	-	1	uA	所有输出引脚无负载; 看门狗打开 V _{DD} =3.3V
LPD 电流	I _{LPD}	-	-	3	uA	
LCD 电流 1	I _{LCD1}	-	4	5	uA	传统 LCD 模式, V _{DD} =3.3V 300k LCD 偏置电阻, contrast[2:0]=111
LCD 电流 2	I _{LCD2}	-	7	9	uA	LCD 快速充电模式, V _{DD} =3.3V 300k LCD 偏置电阻, 1/16LCD com 周期, contrast[2:0]=111
输入低电压 1	V _{IL1}	GND	-	0.3 X V _{DD}	V	I/O 端口
输入高电压 1	V _{IH1}	0.7 X V _{DD}	-	V _{DD}	V	I/O 端口
输入低电压 2	V _{IL2}	GND	-	0.2 X V _{DD}	V	RST, T0, T1, T2, T2EX, INT1, INT2, INT3, CALIN(施密特触发器)
输入高电压 2	V _{IH2}	0.8 X V _{DD}	-	V _{DD}	V	RST, T0, T1, T2, T2EX, INT1, INT2, INT3, CALIN(施密特触发器)
输入漏电流	I _{IL}	-1		1	uA	输入无上拉, VIN= V _{DD} or DGND
上拉电阻	R _{PH1}	-	30	-	kΩ	V _{DD} =3.3V, V _{IN} =DGND (不含 P0.6,P0.7,P4,P5)
上拉电阻	R _{PH2}	-	30	-	kΩ	V _{DDIO} =5.0V, V _{IN} =DGND (P0.6,P0.7,P4,P5)
LCD 输出内阻	R _{ON}	-	5	-	kΩ	V _{DD} =3.3~3.6V, 300k LCD 偏置电阻
输出高电压	V _{OH1}	V _{DD} - 0.4	-	-	V	I/O 端口, I _{OH} = -3mA, V _{DD} = 3.3V (不含 P4,P5,P0.6,P0.7)
输出低电压	V _{OL1}	-	-	GND + 0.3	V	I/O 端口, I _{OL} = 8mA, V _{DD} = 3.3V (不含 P4,P5,P0.6,P0.7)
输出高电压	V _{OH2}	V _{DD} - 0.7	-	-	V	I/O 端口, I _{OH} = -10mA, V _{DDIO} = 5.0V (P4,P5,P0.6,P0.7)
输出低电压	V _{OL2}	-	-	GND + 0.6	V	I/O 端口, I _{OL} = 15mA, V _{DDIO} = 5.0V (P4,P5,P0.6,P0.7)

*: “典型值”下的数据是在 3.3V, 25℃下测得的, 除非另有说明



3.3V 模/数转换器电气特性

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位	条件
供电电压	V_{AD}	2.4	3.3	3.6	V	
精度	N_R	-	10	-	bit	$GND \leq V_{AIN} \leq V_{OUT}$
A/D 输入电压*	V_{AIN}	GND	-	V_{OUT}	V	
A/D 输入电阻	R_{AIN}	2	-	-	M Ω	$V_{IN}=3.3V$
A/D 转换电流	I_{AD}	-	1	3	mA	ADC 模块工作, $V_{OUT}=3.3V$
A/D 输入电流	I_{ADIN}			10	μA	$V_{OUT}=3.0V$
模拟电压源推荐阻抗	Z_{AIN}	-	-	10	K Ω	
总绝对误差	E_{AD}	-	-	± 4	LSB	$F_{osc}=4.9152MHz$, $V_{OUT}=3.3V$
总转换时间	T_{CON}	28	-	-	μs	10 位精度, $f_{sys}=4.9152MHz$, $V_{OUT}=3.3V$

*: “典型值”下的数据是在 3.3V, 25°C 下测得的, 除非另有说明

供电电源切换电气特性

$V_{DD}=3.0V \sim 3.6V$, $DGND=0V$, $V_{BAT}=2.4V \sim 3.6V$, $T_A=25^\circ C$, 除非另有说明。

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位	条件
切换开关工作电压范围	V_{OUT}	2.4	-	3.6	V	
V_{OUT} 输出电流	I_{OUT}	-	1	6	mA	
V_{IN} 切换门限电压	V_{VIN}	1.1	1.2	1.3	V	
V_{DD} 切换门限电压	V_{VDD}	2.45	2.70	2.95	V	
切换开关漏电流	I_{SW}		10		nA	$V_{BAT}=0$, $V_{OUT}=3.3V$
V_{DD} 至 V_{BAT} 切换延时(V_{DD} 检测控制)	T_{VDDD}		20		μs	$V_{DD} < 2.7V$
V_{BAT} 至 V_{DD} 切换延时	T_{BATD}		8		μs	$V_{DD} > 2.7V$
V_{DD} 至 V_{OUT} 电阻	R_{VDO}			10	Ω	$V_{DD}=3.0V$
V_{BAT} 至 V_{OUT} 电阻	R_{BATO}			22	Ω	$V_{BAT}=2.4V$
V_{BAT} 漏电流	I_{VBAT}			1	μA	$V_{DD}=3.3V$, $V_{OUT}=V_{DD}$



交流电气特性

VOUT = 2.4V ~ 3.6V, DGND = 0V, T_A = 25°C, Fosc = 32.768kHz, 除非另有说明。

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位	条件
振荡器起振时间	T _{OSC}		1	2	s	振荡器 = 32768Hz
PLL 开始时间	T _{PLL}		2		ms	不包括振荡器起振时间
PLL 频率变化	ΔF /F	-	-	0.5	%	不间断 256 个时钟的平均频率
复位脉冲宽度	t _{RESET}	10	-	-	us	低电平有效
复位引脚上拉电阻	R _{RPH}	-	30	-	kΩ	VOUT = 3.3V, V _{IN} = DGND

低电压复位电气特性

VOUT = 2.4V ~ 3.6V, DGND = 0V, T_A = 25°C, 除非另有说明。

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位	条件
LVR 电压	V _{LVRL}	2.3	2.4	2.5	V	LVR enabled VOUT = 2.4V ~ 3.6V
LVR低电压复位宽度	T _{LVR}	-	30	-	us	

32.768Hz 晶体谐振器电气特性

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位	条件
频率	F _{32K}	-	32768	-	Hz	
负载电容	C _L	-	12.5	-	pF	



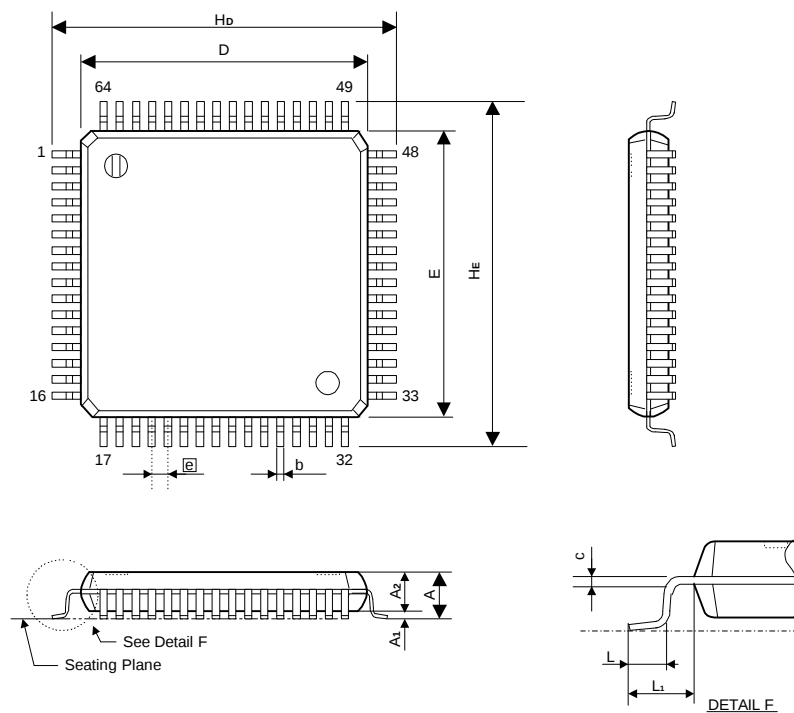
11 订购信息

产品编号	封装
SH79F6431P/064PR	LQFP64



12 封装信息

LQFP64 外形尺寸
BODY SIZE: 10*10
单位: 英寸/毫米



符号	英寸单位尺寸	毫米单位尺寸
A	0.063 (MAX)	1.60 (MAX)
A ₁	0.002 (MIN.), 0.006(MAX.)	0.05 (MIN), 0.15 (MAX)
A ₂	0.055 ± 0.002	1.40 ± 0.05
b	0.009 ± 0.002	0.22 ± 0.05
c	0.004 (MIN), 0.008 (MAX)	0.09 (MIN), 0.20 (MAX)
D	0.394 BASIC	10.00 BASIC
E	0.394 BASIC	10.00 BASIC
e	0.020 BASIC	0.50 BASIC
H _D	0.472 BASIC	12.00 BASIC
H _E	0.472 BASIC	12.00 BASIC
L	0.024 ± 0.006	0.60 ± 0.15
L ₁	0.039 REF	1.00 REF



SH79F6431

规格更改记录

SH79F6431 规格书版本记录		
版本	记录	日期
0.0	原始	2011年3月



目录

1 特性	1
2 概述	1
3 方框图	2
4 引脚配置	3
5 引脚描述	5
6 SFR 映像	7
7 标准功能	17
7.1 CPU 内核特殊功能寄存器	17
7.2 CPU 增强内核特殊功能寄存器	18
7.3 RAM	19
7.4 Flash 程序存储器	20
7.4.1 特性	20
7.4.2 ICP 模式下的 Flash 操作	20
7.4.3 扇区自编程 (SSP) 功能	22
7.5 在系统编程 (ISP)	26
7.5.1 ISP 功能相关寄存器	26
7.5.2 通过串口烧写芯片	27
7.5.3 用户自行编写引导程序	28
7.6 系统时钟和振荡器	29
7.6.1 特性	29
7.6.2 振荡器类型	30
7.7 I/O 端口	31
7.7.1 寄存器	31
7.7.2 端口模块图	33
7.7.3 端口共享	34
7.8 定时器	38
7.8.1 定时器 0 和定时器 1	38
7.8.2 定时器 2	42
7.9 中断	48
7.9.1 特性	48
7.9.2 程序超范围中断(OVL)	48
7.9.3 中断允许	49
7.9.4 中断标志	50
7.9.5 中断向量	51
7.9.6 中断优先级	51
7.9.7 中断处理	53
7.9.8 中断响应时间	54
7.9.9 外部中断输入	54
7.9.10 中断汇总	55
8 增强功能	56
8.1 LCD 驱动器	56
8.1.1 电阻型 LCD 模式	56



8.1.2 LCD RAM 配置.....	60
8.2 两线串行接口(TWI)	61
8.2.1 特性.....	61
8.2.2 TWI 工作模式	61
8.2.3 寄存器.....	64
8.3 增强型通用异步收发器 (EUART)	65
8.3.1 EUART	65
8.3.2 EUART1	73
8.3.3 寄存器.....	73
8.4 红外接口	80
8.5 模数转换器(ADC).....	81
8.5.1 特性.....	81
8.5.2 ADC 模块图	81
8.5.3 寄存器.....	81
8.6 实时时间时钟 (RTC)	84
8.6.1 特性.....	84
8.6.2 I/O 引脚.....	84
8.6.3 功能说明	84
8.6.4 RTC 时钟校准和补偿 (方式 A)	85
8.6.5 RTC 时钟校准和补偿 (方式 B)	87
8.6.6 寄存器.....	88
8.7 脉宽调制模块 (PWM)	92
8.8 低电压检测(LPD).....	95
8.9 低电压复位(LVR).....	96
8.10 看门狗定时器(WDT), 程序超范围溢出(OVL)复位及其它复位状态.....	96
8.11 电源管理	98
8.11.1 低功耗模式.....	98
8.11.2 供电模式	99
8.12 预热计数器.....	102
8.13 代码选项	103
9 指令集	104
10 电气特性	107
11 订购信息.....	111
12 封装信息	112
规格更改记录.....	113
目录.....	114