

CGH061A

数据手册

8 位单片机
内置 200V 3 相门驱动器

版本: 0.2

特性

电机驱动引擎(MDE)

- 空间矢量PWM (SVPWM)
- 支持弦波和方波控制
- 支持Hall Latch输入
- 支持数字OCP和模拟OCP (过流保护)
- 可编程死区控制
- 可编程角度位移控制(-59°到59° 128阶)
- 频率发生器 (FG)

门驱动器

- 集成 200V 3 相门驱动器
- VCC15和VBS欠压锁定
- 内建15V/5V LDO

内置MCU

- 兼容MCS®-51
- 1T 8052中央处理器
- 4.5V 到 5.5V工作范围
- 4 级中断优先级
- 13个中断源
- 1个外部中断(INT1N)
- 2个外部中断(INT0N,INT1N)
- 2个外部OCP中断(AOCP,OCP)
- 存储器大小:
 - 8KB Flash 程序存储器
 - 256 x 8位 IRAM
 - 512 x 8位 XRAM
- 最大25个通用输入/输出(GPIO)引脚
- 三个16位定时器/计数器
- 看门狗(WD)定时器
- 8通道10位ADC
- 全双工 UART串行通道
- 快速乘-除法器(MDU): 16*16,32/16, 16/16, 32位 L/R 移位和32位归一化

目录

找不到目錄項目。

1. 概述

CGH061A是一款内置三相200V门驱动器，支持hall-latch接口的三相无刷直流电机控制器。CGH061A支持用于扭矩加强应用的六相驱动，和有效抑制电机振动的弦波驱动，并具有内置的创新速度控制机制；可以实现超高转速。

内置OCP保护电路，防止电机损坏，提高系统可靠性。模块框图如图2.1所示

2. 方框图

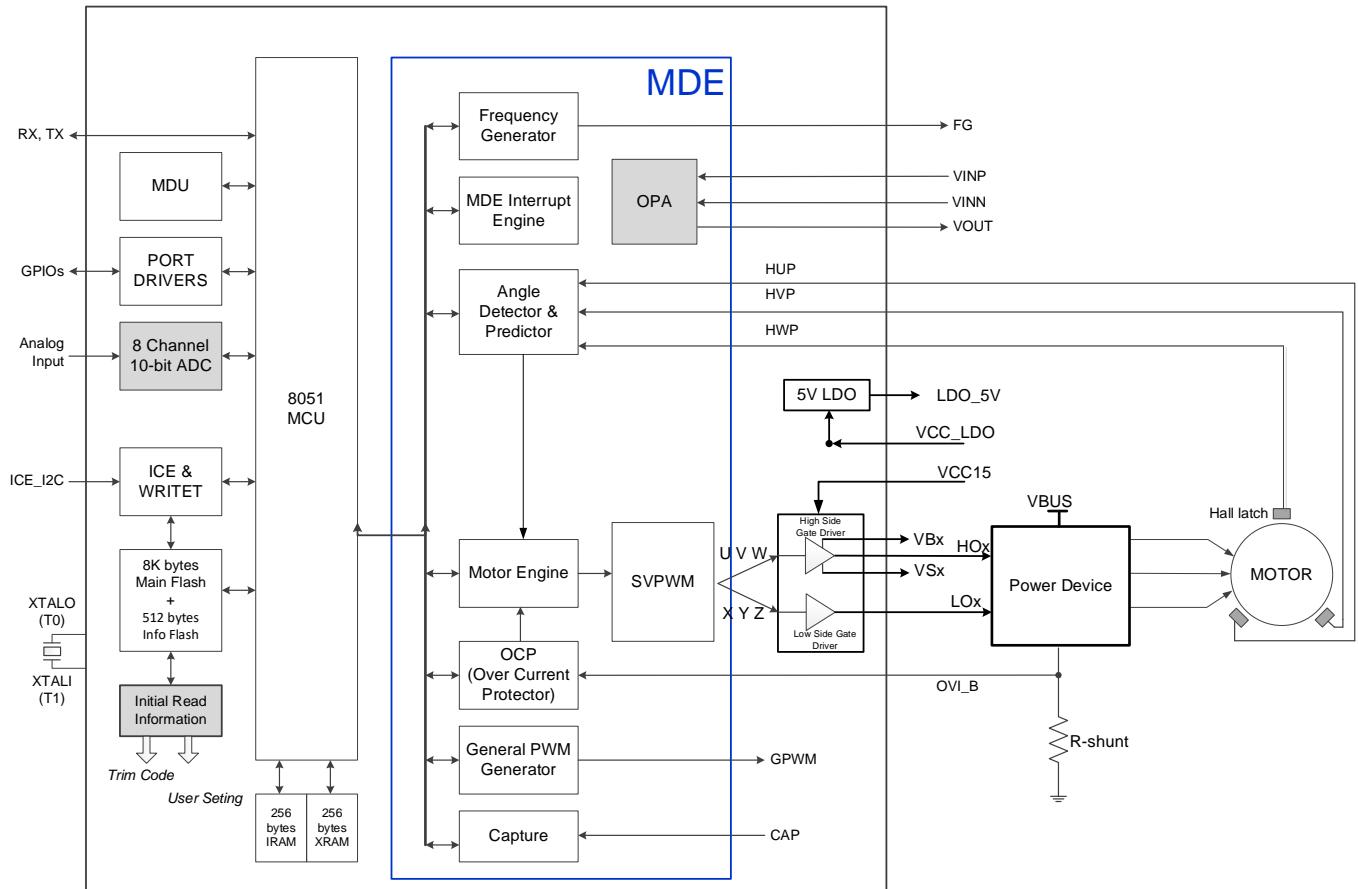
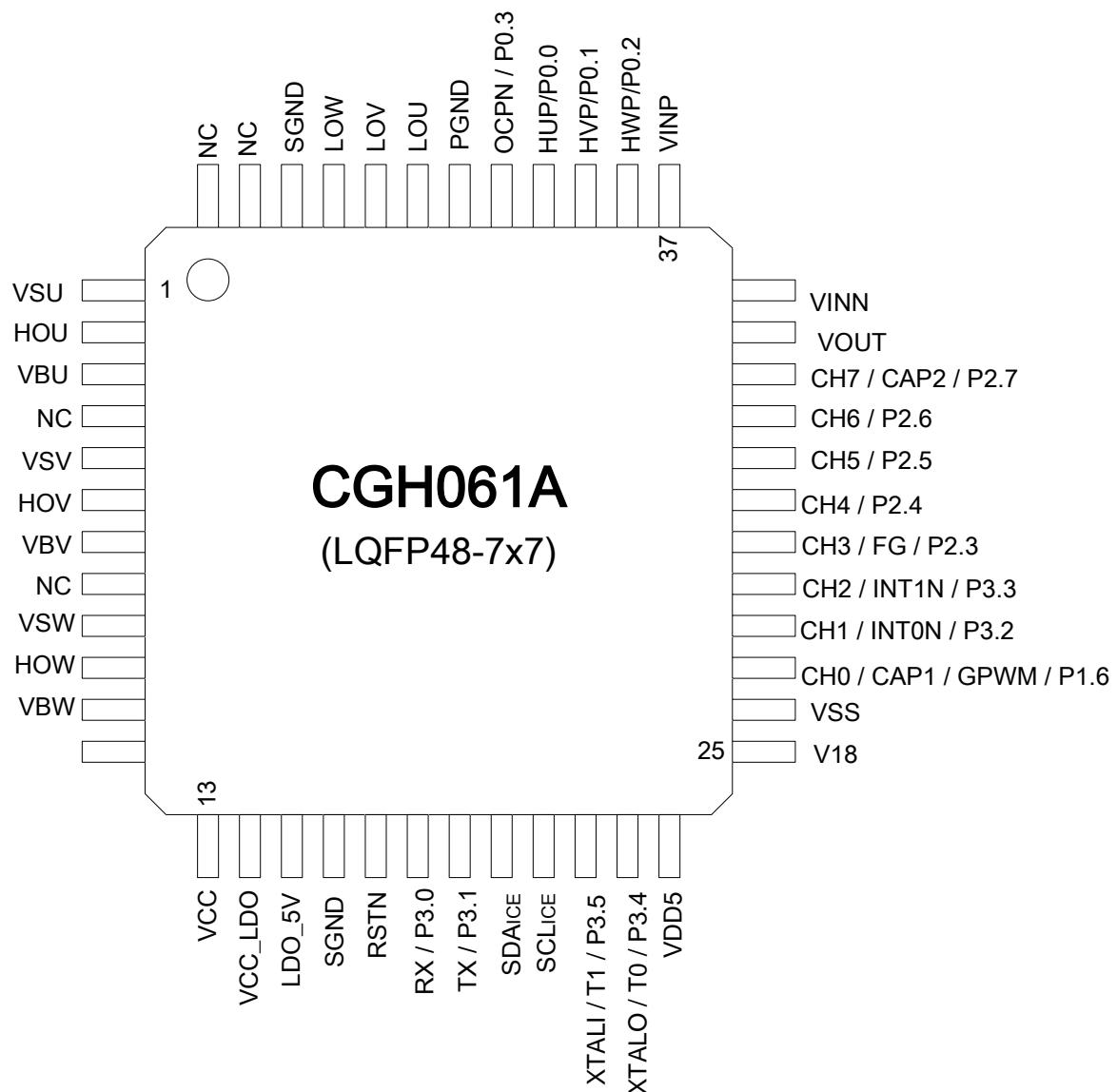


图 2.1 CGH061A BLDC 电机控制器模块图

3. 引脚配置

3.1. LQFP7x7- 48(AD48)封装指南



4. 引脚描述

表 4.1 引脚定义

引脚	名称	类型	描述
1	VSU		U相高侧驱动浮动电源偏置电压
2	HOU	HVO	U相高侧驱动门驱输出
3	VBU		U相高侧驱动浮动电源
5	VSV		V相高侧驱动浮动电源偏置电压
6	HOV	HVO	V相高侧驱动门驱输出
7	VBV		V相高侧驱动浮动电源
9	VSW		W相高侧驱动浮动电源偏置电压
10	HOW	HVO	W相高侧驱动门驱输出
11	VBW		W相高侧驱动浮动电源
13	VCC_LDO	Power	LDO电源电压
14	VCC15	Power	逻辑和低侧门驱电源电压
15	LDO_5V	Power	5V LDO输出
16	SGND	Ground	逻辑地
17	RSTN	I	系统复位
34	CH7	I	模拟输入Ch7.
	CAP2	I	捕获输入2
	P2.7	I/O	端口2位7
33	CH6	I	模拟输入Ch6
	P2.6	I/O	端口2位6
32	CH5	I	模拟输入Ch5.
	P2.5	I/O	端口2位5.
31	CH4	I	模拟输入Ch4.
	P2.4	I/O	端口2位4.
30	CH3	I	模拟输入Ch3.
	FG	O	频率发生器输出
	P2.3	I/O	端口2位3.
18	RX	I	串行数据接收(UART)
	P3.0	I/O	端口3位0.
19	TX	O	串行数据发送 (UART)
	P3.1	I/O	端口3位1.
22	XTAL1	I	晶振输入引脚. 将12MHz晶振连接于此引脚与XTAL0引脚之间，并外接一个22pF 电容至VSS.
	T1	I	定时器1外部输入.
	P3.5	I/O	端口3位5.

23	XTALO	O	晶振输出引脚. 将12MHz晶振连接于此引脚与XTAL1引脚之间, 并外接一个22pF电容至VSS.
	T0	I	定时器0外部输入.
	P3.4	I/O	端口3位4.
20	SDA _{ICE}		用于ICE(在线仿真).
21	SCL _{ICE}		用于ICE(在线仿真).
24	VDD5	Power	5.0V电压输入, 在这个引脚与VSS之间应当连接一个 0.1uF和10uF (最小)的电容.
25	V18	O	1.8V 电压输出。在这个引脚与VSS之间应当连接一个 0.1uF和1uF (最小)的电容.
26	VSS	Ground	电源地
27	CH0	I	模拟输入Ch0.
	CAP1	I	捕获输入1
	GPWM	O	通用PWM输出.
	P1.6	I/O	端口1位6.
28	CH1	I	模拟输入Ch1.
	INT0N	I	外部中断0. 低电平触发或下降沿触发
	P3.2	I/O	端口3位2.
29	CH2	I	模拟输入Ch2.
	INT1N	I	外部中断1. 低电平触发或下降沿触发
	P3.3	I/O	端口3位3.
38	HWP	I	Hall Latch输入.(HALL W)
	P0.2	I/O	端口0位2.
39	HVP	I	Hall Latch输入(HALL V)
	P0.1	I/O	端口0位1
35	VOUT	O	OPA输出
36	VINN	I	OPA输入(-)
37	VINP	I	OPA输入(+)
40	HUP	I	Hall Latch输入(HALL U)
	P0.0	I/O	端口0位0
41	OCPN	I	过流保护。低有效
	P0.3	I/O	端口0位3
42	PGND	Ground	低侧门驱地
43	LOU	O	U相低侧门驱输出
44	LOV	O	V相低侧门驱输出
45	LOW	O	W相低侧门驱输出
46	SGND	Ground	逻辑地

5. 绝对最大额定值

表 5.1 绝对最大额定值

条目	最小.	典型	最大.
VDD5电源电压	V _{SS} -0.3V		V _{SS} +6.0V
VDD5输入电压	V _{SS} -0.3V		V _{DD} +0.3V
VCC15电源电压	-0.3V		20V
VB高侧浮动电源电压	-0.3V		200V
VS 高侧偏置电压	VB-18V		VB+0.3V
VHO 高侧门驱输出电压	VS-0.3V		VS+0.3V
VLO 低侧门驱输出电压	PGND-0.3V		VCC15+0.3V
Θ _{JA} 结对环境热阻 (SSOP-28L)		82°C/W	
Θ _{JA} 结对环境热阻(QFN32-4x4)		30°C/W	
存储温度	-50°C		150°C
工作温度	-20°C		105°C
I _{OH} 总电流		-80mA	
I _{OL} 总电流		80mA	
总功耗		500mW	
抗静电能力-HBM		2000 (KV)	
抗静电能力-MM		200 (V)	

6. D.C. 特性

表 6.1 D.C. 特性

Ta=25°C

标号	参数	测试环境		最小.	典型.	最大.	单位
		V _{DD}	环境				
Vcc15	低侧电源电压	—	—	11	—	18	
LDO-5V Voltage	LDO-5V输出范围	—	VCC = 12V	4.5	5	5.5	V
LDO-5V Current	LDO-5V电流范围	—	VCC = 12V	—	20	30	mA
VB (U.V.W)	高侧浮动电源电压	—	—	-8	—	200	V
VS (U.V.W)	高侧偏置电压	—	—	VB-18	—	VB-11	V
VHO (U.V.W)	高侧门驱输出电压			VS		VB	V
VLO (U.V.W)	低侧门驱输出电压			PGND		VCC	V
V _{DD}	工作电压	—	f _{sys} =48MHz	4.5	5.0	5.5	V
V ₁₈	V18 输出电压	—	Load Current < 10mA	1.62	1.80	1.98	V
I _{DD}	工作电流	5V	No load, f _{sys} =48Mhz, ADC off, MDE off	—	9	12	mA
V _{IL}	I/O端口输入低电压.	—	—	0	—	0.3 V _{DD}	V

V_{IH}	I/O端口输入高电压	—	—	0.7 V_{DD}	—	V_{DD}	V
V_{OL}	LVD电压电平	5V	$I_{OL}=5mA$	—	—	0.5	V
V_{OH}	I/O端口输出低电压.	5V	$I_{OH}=-3.8mA$	4.5	—	—	V
R_{PU}	I/O端口输出高电压	5V	—	10	35	50	$K\Omega$
R_{PD}	I/O端口上拉电阻	5V	—	10	35	50	$K\Omega$

7. A.C. 特性

表 7.1 A.C. 特性

T_a=25°C

标号	参数	测试环境		最小	典型	最大	单位
		V _{DD}	环境				
f _{sys}	系统频率	4.5V~5.5V	Ta=-40°C to 125°C	TBD	48.0	TBD	MHz
			Ta=-20°C to 85°C	TBD	48.0	TBD	MHz
			Ta=25°C	-1%	48.0	+1%	MHz
f _{定时器}	定时器输入引脚频率	—	—	—	—	4	f _{sys}
t _{INT}	中断脉冲宽度	—	—	1	5	10	t _{sys}
t _{V18}	V ₁₈ 稳定时间	—	—	60	120	240	us
t _{RSDT}	系统复位延时时间(上电复位)	—	—	25	50	100	ms

8. OPA 特性

表 8.1 OPA 特性

T_a=25°C, V_{DD}=5V, V_{SS}=GND

标号	参数	环境	最小	典型	最大	单位
V _{CRM}	共模输入范围		V _{SS} -0.3	—	V _{DD} +0.3	V
V _{os}	输入偏移电压	V _{CM} =V _{SS}	-4.5		4.5	mV
A _{OL}	DC 开环增益	V _{OUT} =0.3V~V _{DD} -0.3V V _{CM} =V _{SS}	88	112		dB
GBWP	增益带宽	R _L =10KΩ C _L =60 pF		1		MHz
SR	转换速率	C _L =60 pF		0.6		V/us

9. A/D 转换特性

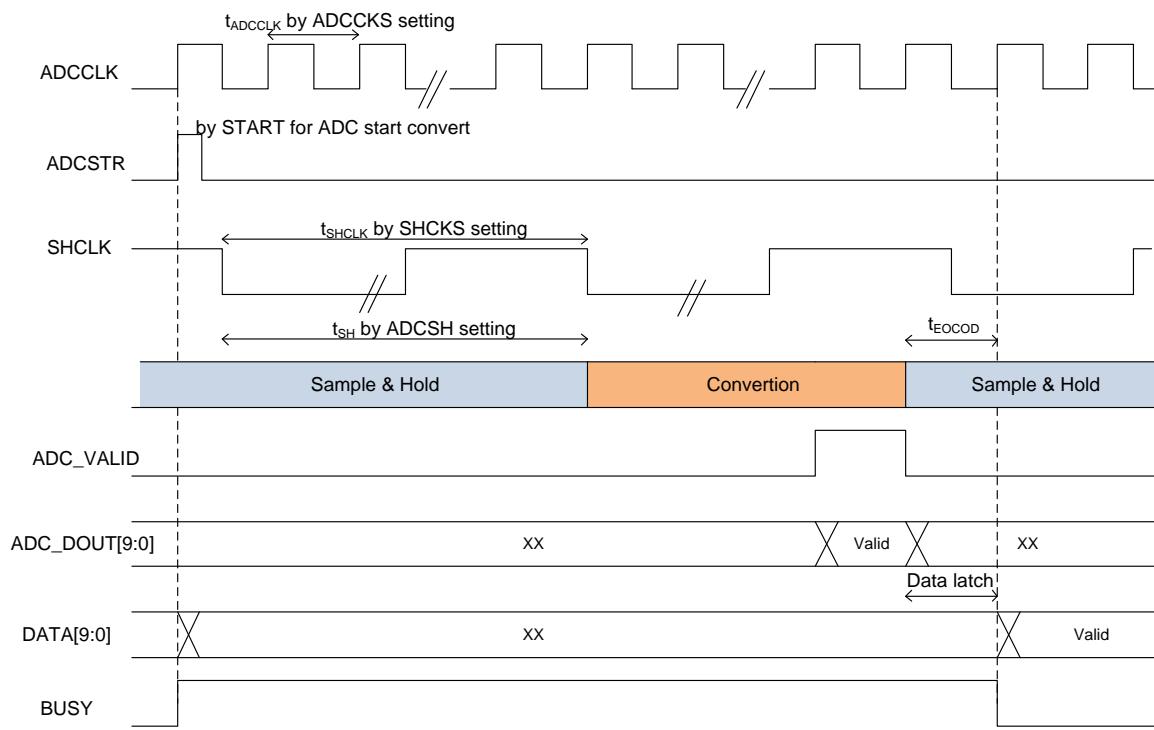


图 9.1 A/D 转换特性

表 9.1 A/D 转换特性
T_a=25°C

标号	参数	测试环境		最小	典型	最大	单位
		V _{DD}	环境				
I _{AD}	用了A/D转换增加的功耗	5V	—	—	4.5	—	mA
I _{ADSTB}	A/D转换静态电流	—	Load Current < 10mA	—	—	4	uA
t _{ADCCLK}	A/D转换时钟时长	—	4MHz	—	0.25	—	us
		—	2MHz	—	0.5	—	us
t _{CONV}	A/D转换时长	—	4MHz	—	3.25	—	us
		—	2MHz	—	6.5	—	us
t _{SHCLK}	A/D采样和保持时钟时长	—	1MHz	—	1	—	us
		—	500KHz	—	2	—	us
		—	400KHz	—	2.5	—	us
		—	333KHz	—	3	—	us
t _{SH}	A/D采样和保持时间	—	1MHz	1	—	2	us
		—	500KHz	2	—	4	us
		—	400KHz	2.5	—	5	us
		—	333KHz	3	—	6	us
DNL	差分非线性	4.5V	No load, t _{CONV} =2.5us	-1	—	+3	LSB
		5.5V		-1	—	+3	LSB
		4.5V	No load, t _{CONV} =5us	-1	—	+3	LSB
		5.5V		-1	—	+3	LSB
INL	整体非线性	4.5V	No load, t _{CONV} =2.5us	-4	—	+4	LSB
		5.5V		-4	—	+4	LSB
		4.5V	No load, t _{CONV} =5us	-4	—	+4	LSB
		5.5V		-4	—	+4	LSB
G _{ERR}	增益错误	—	—	-10	—	+10	LSB

10. 特殊功能寄存器(SFR)

10.1. SFRs 存储器图

表 10.1 SFRs 存储器图

	8	9	A	B	C	D	E	F
F8	PINCONG1	PINCONG2	PINCONG3	PINCONG4	PINCONG5	PINCONG6	RSTS	TAKEY
F0	B	PINSET1	PINSET2	PINSET3	PINSET4	PINSET5	PINSET6	PINSET7
E8	ASUD1_1	ASUD1_2	ASUD1_3	ASUD1_4	ASUD2_1	ASUD2_2	ASUD2_3	ASUD2_4
E0	ACC	AS_MD_CONT	MD0	MD1	MD2	MD3	MD4	MD5
D8	CAPCONT	VRHALL	SVPWMAMPFT	MD_CONT	ASUR1	ASUR2	ASUR3	ASUR4
D0	PSW	PFCON	ADCCONT	ADCSTR	----	ADCD1	ADCD2	SYNC
C8	T2CON	CAPT_H	CAPT_L	CAPH_H	CAPH_L	----	----	----
C0	IRCON1	SVPWMANGL	SVPWMANGH	SVPWMAMPL	SVPWMAMPH	FG_CTRL	----	----
B8	IEN1	IP1	GPWMCONT	GPWMMAXL	GPWMMAXH	GPWMDYL	GPWMDYH	MIN_DUTY
B0	P3	MPWMCONT1	MPWMCONT2	MPWMINV	TL2	TH2	WDTC	WDTK
A8	IEN0	IP0	MPWMDYVL	MPWMDYVH	MCONT3	MPWMDYWL	MPWMDYWH	IMPMISC_FUN
A0	P2	OCPCONT	MCONT2	MPWM_CYC_L	MPWM_CYC_H	MPWMDYUL	MPWMDYUH	MPWMDT
98	SCON	SBUF	SRELL	SRELH	HALLDBT	MCONT1	AOCPCONT	IMPMISC_KEY
90	P1	HALLSET1	HALLSET2	HALLSET3	HALLST	ONE_HALLS ET	ROTORSPEE DL	ROTORSPEE DH
88	TCON	TMOD	TL0	TL1	TH0	TH1	AUX	AS
80	P0	SP	DP0L	DP0H	DP1L	DP1H	RCON	PCON
	0	1	2	3	4	5	6	7

10.2. CGH061A SFRs 和复位值

表 10.2 CGH061A SFRs 和复位值

标号	描述	地址	复位值
ACC	累加器	E0H	00H
ADCCONT	ADC控制寄存器	D2H	80H
ADCD1	ADC数据寄存器 1	D5H	00H
ADCD2	ADC数据寄存器 2	D6H	00H
ADCSTR	ADC开始转换和设置寄存器	D3H	00H
AOCPCONT	模拟OCP控制寄存器	9EH	0FH
AS	角度偏移控制寄存器	8FH	00H
AS_MD_CONT	ASU和MDU控制寄存器	E1H	10H
ASUD1_1	ASU数据1字节1	E8H	00H
ASUD1_2	ASU数据1字节2	E9H	00H
ASUD1_3	ASU数据1字节3	EAH	00H
ASUD1_4	ASU数据1字节4	EBH	00H
ASUD2_1	ASU数据2字节1	ECH	00H
ASUD2_2	ASU数据2字节2	EDH	00H
ASUD2_3	ASU数据2字节3	EEH	00H
ASUD2_4	ASU数据2字节4	EFH	00H
ASUR1	ASU结果寄存器1	DCH	00H
ASUR2	ASU结果寄存器2	DDH	00H
ASUR3	ASU结果寄存器3	DEH	00H
ASUR4	ASU结果寄存器4	DFH	00H
AUX	辅助寄存器	8EH	11H
B	B寄存器	F0H	00H
CAPCONT	捕获控制寄存器	D8H	03H
CAPH_H	捕获高电平计数高字节	CBH	00H
CAPH_L	捕获高电平计数低字节	CCH	00H
CAPT_H	捕获总计数高字节	C9H	00H
CAPT_L	捕获总计数低字节	CAH	00H
DPTR0:	数据指针0(2字节)		
DP0H	数据指针0高字节	83H	00H
DP0L	数据指针0低字节	82H	00H
DPTR1:	数据指针1 (2字节)		
DP1H	数据指针1高字节	85H	00H
DP1L	数据指针1低字节	84H	00H
FG_CTRL	频率发生控制寄存器	C5H	00H
GPWMCONT	通用PWM控制寄存器	BAH	00H
GPWMDYH	通用PWM占空比寄存器高字节	BEH	FFH

GPWMDYL	通用PWM占空比寄存器低字节	BDH	FFH
GPWMMAXH	通用PWM最大寄存器高字节	BCH	00H
GPWMMAXL	通用PWM最大寄存器低字节	BBH	02H
HALLDBT	Hall去抖时间寄存器	9CH	0EH
HALLSET1	Hall设置寄存器1	91H	45H
HALLSET2	Hall设置寄存器2	92H	26H
HALLSET3	Hall设置寄存器3	93H	13H
HALLST	Hall状态寄存器	94H	XXH
IEN0	中断使能寄存器0	A8H	00H
IEN1	中断使能寄存器1	B8H	00H
IMPMISC_FUN	改进多项功能设置寄存器	AFH	10H
IMPMISC_KEY	改进多项功能开启密钥寄存器	9FH	00H
IP0	中断优先级寄存器0	A9H	00H
IP1	中断优先级寄存器1	B9H	00H
IRCON1	中断请求寄存器1	C0H	00H
MCONT1	电机控制寄存器1	9DH	X0110000B
MCONT2	电机控制寄存器2	A2H	00H
MCONT3	电机控制寄存器3	ACH	03H
MD_CONT	MDU控制寄存器	DBH	00H
MD0	乘除法寄存器0	E2H	00H
MD1	乘除法寄存器1	E3H	00H
MD2	乘除法寄存器2	E4H	00H
MD3	乘除法寄存器3	E5H	00H
MD4	乘除法寄存器4	E6H	00H
MD5	乘除法寄存器5	E7H	00H
MIN_DUTY	最小占空比限制寄存器	BFH	00H
MPWMCONT1	MPWM控制寄存器1	B1H	00H
MPWMCONT2	MPWM控制寄存器2	B2H	00H
MPWMDT	电机PWM死区寄存器	A7H	00H
MPWMDYUH	电机PWM占空比 U高 (U相)	A6H	07H
MPWMDYUL	电机PWM占空比 U低 (U相)	A5H	FFH
MPWMDYVH	电机PWM占空比 V高 (V相)	ABH	07H
MPWMDYVL	电机PWM占空比 V低 (V相)	AAH	FFH
MPWMDYWH	电机PWM占空比 W高 (W相)	AEH	07H
MPWMDYWL	电机PWM占空比 W低 (W相)	ADH	FFH
MPWMINV	MPWM反相选择寄存器	B3H	00H
MPWM_CYC_H	电机PWM_CYC高字节	A4H	00H
MPWM_CYC_L	电机PWM_CYC低字节	A3H	02H
OCPCONT	OCP控制寄存器	A1H	04H
ONE_HALLSET	单Hall设置寄存器	95H	04H

P0	端口0	80H	FFH
P1	端口1	90H	FFH
P2	端口2	A0H	FFH
P3	端口3	B0H	FFH
PCON	电源控制寄存器	87H	00H
PFCON	外设频率控制寄存器	D1H	00H
PINCONG1	引脚配置寄存器1	F8H	AAH
PINCONG2	引脚配置寄存器2	F9H	AAH
PINCONG3	引脚配置寄存器3	FAH	A0H
PINCONG4	引脚配置寄存器4	FBH	AAH
PINCONG5	引脚配置寄存器5	FCH	AAH
PINCONG6	引脚配置寄存器6	FDH	A0H
PINSET1	引脚I/O设置寄存器1	F1H	AAH
PINSET2	引脚I/O设置寄存器2	F2H	AAH
PINSET3	引脚I/O设置寄存器3	F3H	0AH
PINSET4	引脚I/O设置寄存器4	F4H	00H
PINSET5	引脚I/O设置寄存器5	F5H	80H
PINSET6	引脚I/O设置寄存器6	F6H	2AH
PINSET7	引脚I/O设置寄存器7	F7H	FFH
PSW	程序状态字寄存器	D0H	00H
RCON	内部RAM控制寄存器	86H	F0H
ROTORSPEEDH	转速控制寄存器高字节	97H	FFH
ROTORSPEEDL	转速控制寄存器低字节	96H	FFH
RSTS	复位源寄存器	FEH	0AH
SBUF	串口数据缓存	99H	00H
SCON	串口控制寄存器	98H	00H
SP	堆栈指针	81H	07H
SRELH	串口重载寄存器高字节	9BH	00H
SRELL	串口重载寄存器低字节	9AH	00H
SVPWMAMPFT	SVPWM振幅微调寄存器	DAH	00H
SVPWMAMPH	SVPWM振幅寄存器高字节	C4H	00H
SVPWMAMPL	SVPWM振幅寄存器低字节	C3H	00H
SVPWMANGH	SVPWM角度寄存器高字节	C2H	00H
SVPWMANGL	SVPWM角度寄存器低字节	C1H	00H
SYNC	MDE同步寄存器	D7H	00H
T2CON	定时器2控制寄存器	C8H	00H
TAKEY	定时器访问秘钥寄存器	FFH	00H
TCON	定时器0/1控制寄存器	88H	00H
TH0	定时器0高字节	8CH	00H
TH1	定时器1高字节	8DH	00H

TH2	定时器2高字节	B5H	00H
TL0	定时器0低字节	8AH	00H
TL1	定时器1低字节	8BH	00H
TL2	定时器2低字节	B4H	00H
TMOD	定时器0/1模式寄存器	89H	00H
VRHALL	虚拟Hall寄存器	D9H	05H
WDTC	看门狗控制寄存器	B6H	04H
WDTK	看门狗刷新寄存器	B7H	00H

11. 存储器

CGH061A 存储器结构遵循一般的 8052 结构。

有三个存储区域:程序存储器(Flash),外部数据存储器(XRAM),和内部数据存储器(IRAM)。CGH061A 集成了 8K 字节 Flash, 256 字节 IRAM 和 256 字节 XRAM。

11.1. 程序存储器

CGH061A 包含 8K 字节的片上FLASH用于程序存储。

11.2. 数据存储器

CGH061A 包含 256 个字节的通用内部数据存储器(IRAM)和 256 个字节的外部数据存储器(XRAM)。

11.2.1. 数据存储器 (IRAM)(00H~FFH)

RAM 的低 128 字节可以通过直接寻址和间接寻址来访问。IRAM 的高 128 字节和 SFR 寄存器的 128 字节共享同一个地址空间。高 128 字节的数据存储器只能通过间接寻址来访问。SFR 寄存器只能通过直接寻址来访问。最低 32 字节(00H -1FH)的数据存储器被分成 4 组, 每组 8 个寄存器。RS0 和 RS1 位(PSW.3 和 PSW .4)选择使用哪一组寄存器。使用寄存器寻址的指令将只访问当前指定的组。

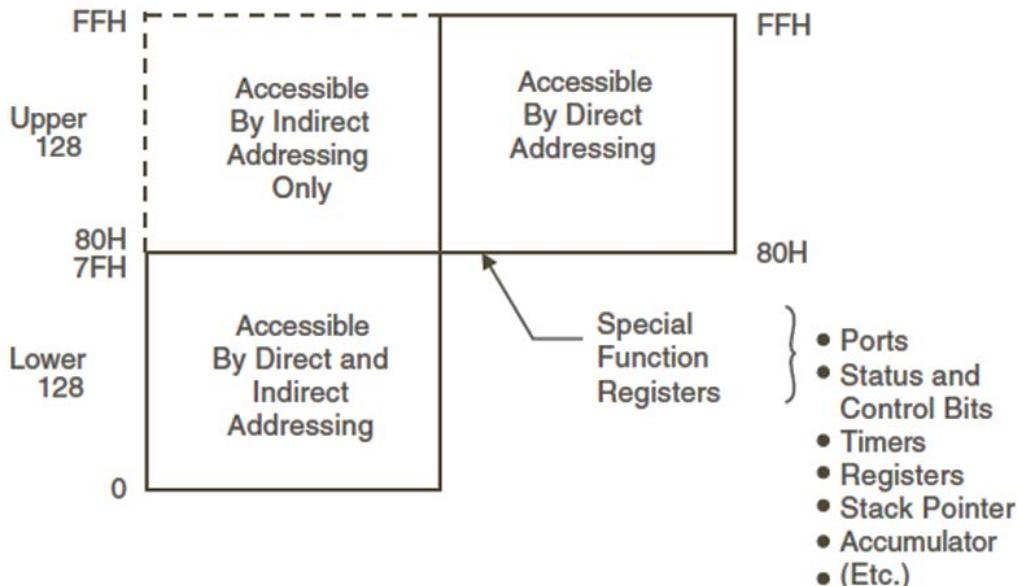


图 11.2.1 数据存储器 (IRAM)(00H~FFH)

11.2.2. 数据存储器(XRAM)(F000H~F0FFH)

外部地址 F000H 到 F0FFh 包含片上扩展 SRAM。可以通过外部直接寻址模式(使用 MOVX 指令)访问这个外部数据存储器。指令 MOVX @R_i, A (i=0,1) 的地址空间由 SFR 86H RCON(内部 RAM 控制寄存器)的 RCON[7:0]确定。RCON[7:0] 仅能被设置为 F0h (page0)。一页 XRAM 是 256 字节。

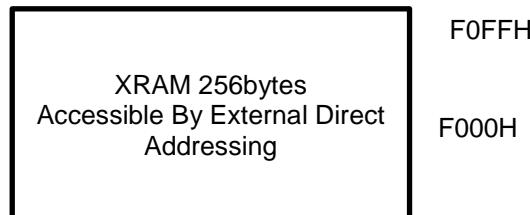


图 11.2.2 数据存储器 (XRAM)(F000H~F0FFH)

12. 指令集

CGH061A 是完全二进制兼容的 MCS-51 指令集

表 12.1 指令集

算术运算	描述	字节	周期	16进制代码
ADD A,Rn	将寄存器Rn中的内容加到累加器中	1	1	0x28-0x2F
ADD A,direct	直接地址单元中的内容加到累加器中	2	2	0x25
ADD A,@Ri	寄存器工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容加到累加器中	1	2	0x26-0x27
ADD A,#data	立即数加到累加器中	2	2	0x24
ADDC A,Rn	累加器与工作寄存器Rn中的内容、连同进位位相加, 结果存在累加器中	1	1	0x38-0x3F
ADDC A,direct	累加器与直接地址单元的内容、连同进位位相加, 结果存在累加器中	2	2	0x35
ADDC A,@Ri	累加器与工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容、连同进位位相加, 结果存在累加器中	1	2	0x36-0x37
ADDC A,#data	累加器与立即数、连同进位位相加, 结果存在累加器中	2	2	0x34
SUBB A,Rn	累加器与工作寄存器中的内容、连同借位位相减, 结果存在累加器中	1	1	0x98-0x9F
SUBB A,direct	累加器与直接地址单元中的内容、连同借位位相减, 结果存在累加器中	2	2	0x95
SUBB A,@Ri	累加器与工作寄存器Ri指向的地址单元中内容、连同借位位相减, 结果存在累加器中	1	2	0x96-0x97
SUBB A,#data	累加器与立即数、连同借位位相减, 结果存在累加器中	2	2	0x94
INC A	累加器中的内容加1	1	1	0x04
INC Rn	寄存器Rn的内容加1	1	2	0x08-0x0F
INC direct	直接地址单元中的内容加1	2	3	0x05
INC @Ri	Ri指向的地址单元中的内容加1	1	3	0x06-0x07
INC DPTR	数据指针DPTR的内容加1	1	1	0xA3
DEC A	累加器中的内容减1	1	1	0x14
DEC Rn	寄存器Rn中的内容减1	1	2	0x18-0x1F
DEC direct	直接地址单元中的内容减1	2	3	0x15
DEC @Ri	Ri指向的地址单元中的内容减1	1	3	0x16-0x17
MUL AB	ACC中内容与寄存器B中内容相乘, 其结果低位存在ACC中、高位存在寄存器B中	1	5	0xA4
DIV	ACC中内容除以寄存器B中内容, 商存在ACC, 而余数存在寄存器B中	1	5	0x84
DA A	ACC十进制调整	1	1	0xD4

逻辑运算	描述	字节	周期	16进制代码
ANL A,Rn	累加器和寄存器Rn中的内容相“与”	1	1	0x58-0x5F
ANL A,direct	累加器和直接地址单元中的内容相“与”	2	2	0x55
ANL A,@Ri	累加器和工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容相“与”	1	2	0x56-0x57
ANL A,#data	累加器和立即数相“与”	2	2	0x54
ANL direct,A	直接地址单元中的内容和累加器相“与”	2	3	0x52
ANL direct,#data	直接地址单元中的内容和立即数相“与”	3	4	0x53
ORL A,Rn	累加器和寄存器Rn中的内容相“或”	1	1	0x48-0x4F
ORL A,direct	累加器和直接地址单元中的内容相“或”	2	2	0x45
ORL A,@Ri	累加器和工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容相“或”	1	2	0x46-0x47
ORL A,#data	累加器和立即数相“或”	2	2	0x44
ORL direct,A	直接地址单元中的内容和累加器相“或”	2	3	0x42
ORL direct,#data	直接地址单元中的内容和立即数相“或”	3	4	0x43
XRL A,Rn	累加器和寄存器Rn中的内容相“异或”	1	1	0x68-0x6F
XRL A,direct	累加器和直接地址单元中的内容相“异或”	2	2	0x65
XRL A,@Ri	累加器和工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容相“异或”	1	2	0x66-0x67
XRL A,#data	累加器和立即数相“异或”	2	2	0x64
XRL direct,A	直接地址单元中的内容和累加器相“异或”	2	3	0x62
XRL direct,#data	直接地址单元中的内容和立即数相“异或”	3	4	0x63
CLR A	累加器内容清“0”	1	1	0xE4
CPL A	累加器按位取反	1	1	0xF4
RL A	累加器循环左移一位	1	1	0x23
RLC A	累加器连同进位位CY循环左移一位	1	1	0x33
RR A	累加器循环右移一位	1	1	0x03
RRC A	累加器连同进位位CY循环右移一位	1	1	0x13
SWAP A	累加器高低半字节互换	1	1	0xC4

数据传送	描述	字节	周期	16进制代码
MOV A,Rn	寄存器Rn中的内容送到累加器中	1	1	0xE8-0xEF
MOV A,direct	直接地址单元中的内容送到累加器中	2	2	0xE5
MOV A,@Ri	工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容送到累加器中	1	2	0xE6-0xE7
MOV A,#data	立即数送到累加器中	2	2	0x74
MOV Rn,A	累加器中内容送到寄存器Rn中	1	2	0xF8-0xFF
MOV Rn,direct	直接寻址单元中的内容送到寄存器Rn中	2	4	0xA8-0xAF
MOV Rn,#data	立即数直接送到寄存器Rn中	2	2	0x78-0x7F
MOV direct,A	累加器送到直接地址单元	2	3	0xF5
MOV direct,Rn	寄存器Rn中的内容送到直接地址单元	2	3	0x88-0x8F
MOV direct1,direct2	直接地址单元中的内容送到另一个直接地址单元	3	4	0x85
MOV direct,@Ri	工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容送到直接地址单元	2	4	0x86-0x87
MOV direct,#data	立即数送到直接地址单元	3	3	0x75
MOV @Ri,A	累加器送到以工作寄存器Ri指向的地址单元中	1	3	0xF6-0xF7
MOV @Ri,direct	直接地址单元中内容送到以工作寄存器Ri指向的地址单元中	2	5	0xA6-0xA7
MOV @Ri,#data	立即数送到以工作寄存器Ri指向的地址单元中	2	3	0x76-0x77
MOV DPTR,#data16	16位常数的高8位送到DPH, 低8位送到DPL	3	3	0x90
MOVC A,@A+DPTR	以DPTR为基地址变址寻址单元中的内容送到累加器中	1	3	0x93
MOVC A,@A+PC	以PC为基地址变址寻址单元中的内容送到累加器中	1	3	0x83
MOVX A,@Ri	扩展RAM (8位地址) 的数据送入累加器中	1	3	0xE2-0xE3
MOVX A,@DPTR	扩展RAM (16位地址) 的数据送入累加器中	1	3	0xE0
MOVX @Ri,A	累加器中的内容送到寄存器Ri指向的扩展RAM地址 (8位地址) 中	1	4	0xF2-0xF3
MOVX @DPTR,A	累加器中的内容送到DPTR指向的扩展RAM地址 (16位地址) 中	1	4	0xF0
PUSH direct	直接地址单元中的数据压入堆栈中	2	4	0xC0
POP direct	出栈数据送到直接地址单元中	2	3	0xD0
XCH A,Rn	累加器与寄存器Rn中的内容互换	1	2	0xC8-0xCF
XCH A,direct	累加器与直接地址单元中的内容互换	2	3	0xC5
XCH A,@Ri	累加器与工作寄存器Ri指向的地址单元中内容互换	1	3	0xC6-0xC7
XCHD A,@Ri	累加器与工作寄存器Ri指向的地址单元中内容低半字节互换	1	3	0xD6-0xD7

程序跳转	描述	字节	周期	16进制代码
ACALL addr11	绝对短调用子程序, 2K字节 (页内) 空间限制	2	6	xxx10001b
LCALL addr16	绝对长调用子程序, 64K字节空间限制	3	6	0x12
RET	子程序返回	1	4	0x22
RETI	中断子程序返回	1	4	0x32
AJMP addr11	绝对短跳转, 2K字节 (页内) 空间限制	2	3	xxx00001b
LJMP addr16	绝对长跳转, 64K字节空间限制	3	4	0x02
SJMP rel	相对跳转	2	3	0x80
JMP @A+DPTR	跳转到DPTR加ACC所指间接地址	1	2	0x73
JZ rel	累加器为“0”则跳转	2	3	0x60
JNZ rel	累加器不为“0”则跳转	2	3	0x70
JC rel	进位位为“1”则跳转	2	3	0x40
JNC	进位位为“0”则跳转	2	3	0x50
JB bit,rel	直接地址位为“1”则跳转	3	4	0x20
JNB bit,rel	直接地址位为“0”则跳转	3	4	0x30
JBC bit,rel	直接地址位为“1”则跳转, 且清“0”该位	3	4	0x10
CJNE A,direct,rel	累加器中的内容不等于直接地址单元的内容, 则跳转到偏移量所指向的地址, 否则程序往下执行	3	4	0xB5
CJNE A,#data,rel	累加器中的内容不等于立即数, 则跳转到偏移量所指向的地址, 否则程序往下执行	3	4	0xB4
CJNE Rn,#data,rel	寄存器Rn中的内容不等于立即数, 则跳转到偏移量所指向的地址, 否则程序往下执行	3	4	0xB8-0xBF
CJNE @Ri,#data,rel	工作寄存器Ri指向的地址单元中的内容不等于立即数, 则跳转到偏移量所指向的地址, 否则程序往下执行	3	4	0xB6-0xB7
DJNZ Rn,rel	寄存器Rn中的内容减1, 如不等于0, 则跳转到偏移量所指向的地址, 否则程序往下执行	2	3	0xD8-0xDF
DJNZ direct,rel	直接地址单元中的内容减1, 如不等于0, 则跳转到偏移量所指向的地址, 否则程序往下执行	3	4	0xD5
NOP	空操作指令	1	1	0

布尔操作	描述	字节	周期	16进制代码
CLR C	清“0”进位位	1	1	0xC3
CLR bit	清“0”直接地址位	2	3	0xC2
SETB C	置“1”进位位	1	1	0xD3
SETB bit	置“1”直接地址位	2	3	0xD2
CPL C	进位位求反	1	1	0xB3
CPL bit	直接地址位求反	2	3	0xB2
ANL C,bit	进位位和直接地址位相“与”	2	2	0x82
ANL C,/bit	进位位和直接地址位的反码相“与”	2	2	0xB0
ORL C,bit	进位位和直接地址位相“或”	2	2	0x72
ORL C,/bit	进位位和直接地址位的反码相“或”	2	2	0xA0
MOV C,bit	直接地址位数据送入进位位	2	2	0xA2
MOV bit,C	进位位数据送入直接地址位	2	3	0x92

13. MCU

13.1. 8051 引擎

表 13.1 8051 引擎

SFR	描述	地址	复位值
ACC	累加器	E0H	00H
B	B寄存器	F0H	00H
PSW	程序状态字寄存器	D0H	00H
SP	堆栈指针	81H	07H
DP0H	数据指针0高字节	83H	00H
DP0L	数据指针0低字节	82H	00H
DP1H	数据指针1高字节	85H	00H
DP1L	数据指针1低字节	84H	00H
AUX	辅助寄存器	8EH	11H
RCON	内部RAM控制寄存器	86H	F0H

13.1.1. ACC (累加器)

所有特殊功能寄存器中最重要的，这是关于累加器(也被称为 ACC 或 A)的第一条注释。累加器(有时也被称为寄存器 A)保存大多数算术和逻辑操作的结果。

表 13.1.1 ACC (累加器)

ACC 累加器 位 类型	地址 = E0H 复位值 = 00000000B							
	ACC.7	ACC.6	ACC.5	ACC.4	ACC.3	ACC.2	ACC.1	ACC.0
	7	6	5	4	3	2	1	0
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

13.1.2. B (B 寄存器)

在乘法和除法指令中使用 B 寄存器。它还可以用作临时数据的暂存寄存器。

表 13.1.2 B 寄存器

B B 寄存器 位 类型	地址 = F0H 复位值 = 00000000B							
	B.7	B.6	B.5	B.4	B.3	B.2	B.1	B.0
	7	6	5	4	3	2	1	0
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

13.1.3. PSW (程序状态字寄存器)

PSW 寄存器包含反映 CPU 当前状态的状态位。注意奇偶校验位只能根据 **ACC** 寄存器的状态被硬件修改。

表 13.1.3.1 PSW

PSW		地址 = D0H				复位值= 00000000B			
程序状态字寄存器		CY	AC	F0	RS1	RS0	OV	F1	P
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R
CY	进位标志： 算术运算和布尔运算的累加器中的进位位								
AC	辅助进位位： 如果在BCD操作中从累加器的第三位有进位时，则置位.								
F0	通用标志位0： 可以给用户使用的通用标志位.								
RS1	寄存器组选择控制位1, 用于选择工作寄存器组.								
RS0	寄存器组选择控制位0, 用于选择工作寄存器组.								
OV	溢出标志位： 累加器在算术运算中有溢出时置位.								
F1	通用标志位1： 可以给用户使用的通用标志位.								
P	奇偶校验位： 反映累加器中‘1’的数目. $P = '1'$ 如果累加器的‘1’是奇数 $P = '0'$ 如果累加器的‘1’是偶数								

RS1 和 **RS0** 位的状态选择工作寄存器组如下表:

表 13.1.3.2 RS1

RS1	RS0	选择寄存器组	位置
0	0	组 0	00H – 07H
0	1	组 1	08H – 0FH
1	0	组 2	10H – 17H
1	1	组 3	18H – 1FH

13.1.4. SP (堆栈指针)

这个寄存器指向内部数据存储空间的堆栈顶部。它用于在执行中断程序或子程序之前存储程序的返回地址。**SP** 在执行 **PUSH** 或 **CALL** 指令之前递增，在执行 **POP** 或 **RET(I)** 指令之后递减(它总是指向堆栈的顶部)。复位将初始化堆栈指针指向位置 0x07。因此，压栈到堆栈上的第一个值被放置在 0x08 位置。

表 13.1.4 堆栈指针

SP 堆栈指针		地址 = 81H 复位值= 00000111B							
位	SP.7	SP.6	SP.5	SP.4	SP.3	SP.2	SP.1	SP.0	
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	

13.1.5. DP0 (数据指针 0)

这些寄存器在间接寻址模式中保存 16 位地址，用于 **MOVX**(移动外部内存)、**MOVC**(移动程序内存)或 **JMP**(计算跳转)指令。它们可以作为 16 位寄存器操作，也可以作为两个独立的 8 位寄存器操作。**DP0H** 保存间接地址的高字节，**DP0L** 保存间接地址的低字节。

它通常用于访问外部代码或数据空间，例如：

MOVCA,@A+DPTR (代码空间)

MOVA,@DPTR (数据空间)

表 13.1.5 DP0 (数据指针 0)

DP0H 数据指针 0 高字节		地址 = 83H 复位值= 00000000B							
位	DP0H[7:0]	7	6	5	4	3	2	1	0
类型	DP0H[7:0]	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

DP0L 数据指针 0 低字节		地址 = 82H 复位值= 00000000B							
位	DP0L[7:0]	7	6	5	4	3	2	1	0
类型	DP0L[7:0]	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

13.1.6. DP1 (数据指针 1)

双数据指针加速块数据的移动。标准 **DPTR** 是一个 16 位寄存器，用于给外部存储器或外设寻址。标准数据指针称为 **DPTR0**，第二个数据指针称为 **DPTR1**。数据指针选择位选择活动指针。数据指针选择位(**DPS**)位于 **AUX** 寄存器 (AUX.1)中。

用户通过切换 **DPS** 位在 **DPTR0** 和 **DPTR1** 之间切换。所有与 **DPTR** 相关的指令使用当前选定的 **DPTR** 进行任何活动。

表 13.1.6 DP1 (数据指针 1)

DP1H		地址 = 85H 复位值= 00000000B							
数据指针 1 高字节									
位		DP1H[7:0]							
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	

DP1L		地址 = 84H 复位值= 00000000B							
数据指针 1 低字节									
位		DP1L[7:0]							
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	

13.1.7. AUX (辅助寄存器)

表 13.1.7 AUX(辅助寄存器)

AUX		地址 = 8EH		复位值= 00010001B						
辅助寄存器		位	---	---	---	ITS	SMOD	BRS	DPS	CP
类型	---	7	6	5	4	3	2	1	0	
ITS	MCU指令时间选择： 0:1T 1:2T									
SMOD	串口(UART) 波特率选择.									
BRS	串口(UART) 波特率发生器选择.									
DPS	数据指针寄存器选择： 0 : 选择DPTR寄存器是DP0H, DP0L 1 : 选择DPTR寄存器是DP1H, DP1L									
CP	代码保护: 0 : 无保护 1: 保护									

13.1.8. RCON (内部 RAM 控制寄存器)

提供了 256 字节的片上扩展 RAM，只能通过外部存储器寻址方法访问(指令 **MOVX**)。指令 **MOVX @Ri, A** (i= 0,1) 的地址空间由 **RCON** 的 **RCON[7:0]** 确定。RCON[7:0] 默认值是 F0H。

表 13.1.8 RCON (内部 RAM 控制寄存器)

RCON		地址 = 86H		复位值= 11110000B						
内部 RAM 控制寄存器		RCON[7:0]								
位	---	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	---	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	

13.2. GPIO

四个 I/O 端口可用: 端口 0, 端口 1, 端口 2, 和端口 3。

CGH061A 上的所有 25 端口引脚可以配置为四种模式之一:准双向(标准 8051 端口输出), 推挽输出, 开漏输出, 或仅输入。复位后, 所有端口引脚默认为仅输入模式。

每个端口的两个配置寄存器(**PINSETx**, **PINCONGx**)为每个端口引脚选择输出模式。

表 13.2 GPIO

SFR	描述	地址	复位值
P0	端口 0	80H	FFH
P1	端口 1	90H	FFH
P2	端口 2	A0H	FFH
P3	端口 3	B0H	FFH
PINCONG1	引脚配置寄存器 1	F8H	AAH
PINCONG2	引脚配置寄存器 2	F9H	AAH
PINCONG3	引脚配置寄存器 3	FAH	A0H
PINCONG4	引脚配置寄存器 4	FBH	AAH
PINCONG5	引脚配置寄存器 5	FCH	AAH
PINCONG6	引脚配置寄存器 6	FDH	A0H
PINSET1	引脚 I/O 设置寄存器 1	F1H	AAH
PINSET2	引脚 I/O 设置寄存器 2	F2H	AAH
PINSET3	引脚 I/O 设置寄存器 3	F3H	0AH
PINSET4	引脚 I/O 设置寄存器 4	F4H	00H
PINSET5	引脚 I/O 设置寄存器 5	F5H	80H
PINSET6	引脚 I/O 设置寄存器 6	F6H	2AH
PINSET7	引脚 I/O 设置寄存器 7	F7H	FFH

13.2.1. 端口

表 13.2.1 端口

P0		地址 = 80H				复位值= 11111111B			
端口 0		----	----	----	----	P0.3	P0.2	P0.1	P0.0
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

P1		地址 = 90H				复位值= 11111111B			
端口 1		----	P1.6	P1.5	P1.4	P1.3	P1.2	P1.1	P1.0
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

P2		地址 = A0H				复位值= 11111111B			
端口 2		P2.7	P2.6	P2.5	P2.4	P2.3	----	----	----
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	X	X	X	

P3		地址 = B0H				复位值= 11111111B			
端口 3		----	----	P3.5	P3.4	P3.3	P3.2	P3.1	P3.0
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

13.2.2. PINCONG (引脚配置寄存器)
表 13.2.2 PINCONG (引脚配置寄存器)

PINCONG1 引脚配置寄存器 1							
地址 = F8H				复位值 = 10101010B			
位 类型	CH4CONG[1:0]	CH5CONG[1:0]	CH6CONG[1:0]	CH7CONG[1:0]			
	7	6	5	4	3	2	1
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
00 : 准双向口(标准8051端口输出) 01 : 推挽输出 10 : 仅输入 (高阻态) 11 : 开漏输出							
PINCONG2 引脚配置寄存器 2							
地址 = F9H				复位值 = 10101010B			
位 类型	CH0CONG[1:0]	CH1CONG[1:0]	CH2CONG[1:0]	CH3CONG[1:0]			
	7	6	5	4	3	2	1
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
00 : 准双向口(标准 8051 端口输出) 01 : 推挽输出 10 : 仅输入 (高阻态) 11 : 开漏输出							
PINCONG3 引脚配置寄存器 3							
地址 = FAH				复位值 = 10100000B			
位 类型	XCONG[1:0]	UCONG[1:0]	XTALOCONG[1:0]	XTALICONG[1:0]			
	7	6	5	4	3	2	1
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
00 : 准双向口(标准8051端口输出) 01 : 推挽输出 10 : 仅输入 (高阻态) 11 : 开漏输出							
PINCONG4 引脚配置寄存器 4							
地址 = FBH				复位值 = 10101010B			
位 类型	ZCONG[1:0]	WCONG[1:0]	YCONG[1:0]	VCONG[1:0]			
	7	6	5	4	3	2	1
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
00 : 准双向口(标准8051端口输出) 01 : 推挽输出 10 : 仅输入 (高阻态) 11 : 开漏输出							
PINCONG5 引脚配置寄存器 5							
地址 = FCH				复位值 = 10101010B			
位 类型	OCPNCONG[1:0]	HWPCONG[1:0]	HVPCONG[1:0]	HUPCONG[1:0]			
	7	6	5	4	3	2	1
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
00 : 准双向口(标准8051端口输出) 01 : 推挽输出 10 : 仅输入 (高阻态) 11 : 开漏输出							
PINCONG6 引脚配置寄存器 6							
地址 = FDH				复位值 = 00000000B			
位	---	---	---	---	RXCONG[1:0]	TXCONG[1:0]	
	7	6	5	4	3	2	1

类型	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W
00 :	准双向口(标准8051端口输出)							
01 :	推挽输出							
10 :	仅输入 (高阻态)							
11 :	开漏输出							

13.2.3. PINSET (引脚 I/O 设置寄存器)

表 13.2.3 PINSET (引脚 I/O 设置寄存器)

PINSET1		地址 = F1H		复位值 = 10101010B					
引脚 I/O 设置寄存器 1									
位	类型	CH4SET[1:0]		CH5SET[1:0]		CH6SET[1:0]		CH7SET[1:0]	
		7	6	5	4	3	2	1	0
R/W		R/W	X	X	R/W	R/W	X	X	
00 :	无								
01 :	下拉								
10 :	上拉								
11 :	无								
PINSET2		地址 = F2H		复位值 = 10101010B					
引脚 I/O 设置寄存器 2									
位	类型	CH0SET[1:0]		CH1SET[1:0]		CH2SET[1:0]		CH3SET[1:0]	
		7	6	5	4	3	2	1	0
R/W		R/W	X	X	R/W	R/W	X	X	
00 :	无								
01 :	下拉								
10 :	上拉								
11 :	无								
PINSET3		地址 = F3H		复位值 = 00001010B					
引脚 I/O 设置寄存器 3									
位	类型	XSET[1:0]		USET[1:0]		XTALOSET[1:0]		XTALISET[1:0]	
		7	6	5	4	3	2	1	0
R/W		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
00 :	无								
01 :	下拉								
10 :	上拉								
11 :	无								
PINSET4		地址 = F4H		复位值 = 00000000B					
引脚 I/O 设置寄存器 4									
位	类型	ZSET[1:0]		WSET[1:0]		YSET[1:0]		VSET[1:0]	
		7	6	5	4	3	2	1	0
R/W		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
00 :	无								
01 :	下拉								
10 :	上拉								
11 :	无								
PINSET5		地址 = F5H		复位值 = 10000000B					
引脚 I/O 设置寄存器 5									
位	类型	OCPNSET[1:0]		HWPSET[1:0]		HVPSET[1:0]		HUPSET[1:0]	
		7	6	5	4	3	2	1	0
R/W		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
00 :	无								

01 :	下拉						
10 :	上拉						
11 :	无						
PINSET6 地址 = F6H 复位值 = 00101010B							
引脚 I/O 设置寄存器 6							
位	----	----	MDES	GPWMS	RXSET[1:0]	TXSET [1:0]	
	7	6	5	4	3	2	1 0
类型	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
TXSET[1:0], RXSET[1:0], HUNSET[1:0]							
00 :	无						
01 :	下拉						
10 :	上拉						
11 :	无						
GPWMS: GPWM 端口选择							
0 :	CH0 是 GPIO 或 AD						
1 :	CH0 是 GPWM						
MDES: 电机驱动引擎端口选择							
0 :	U, V, W, X, Y, Z, HUP, HVP, HWP, 和 OVI_B 是 GPIO						
1 :	U, V, W, X, Y, Z, HUP, HVP, HWP, 和 OVI_B 是 MDE 接口						
PINSET7 地址 = F7H 复位值 = 11111111B							
引脚 I/O 设置寄存器 7							
位	OCPNDBT[1:0]	HPNDBT[1:0]	HVPDBT[1:0]	HUPDBT[1:0]			
	7	6	5	4	3	2	1 0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
引脚去抖时间							
00 :	0nS						
01 :	250nS						
10 :	500nS						
11 :	1000nS						

13.3. 时钟结构

CGH061A 时钟源使用内部振荡。内部时钟源(片上晶振)为 12MHz。由烧录器选择内部时钟源。

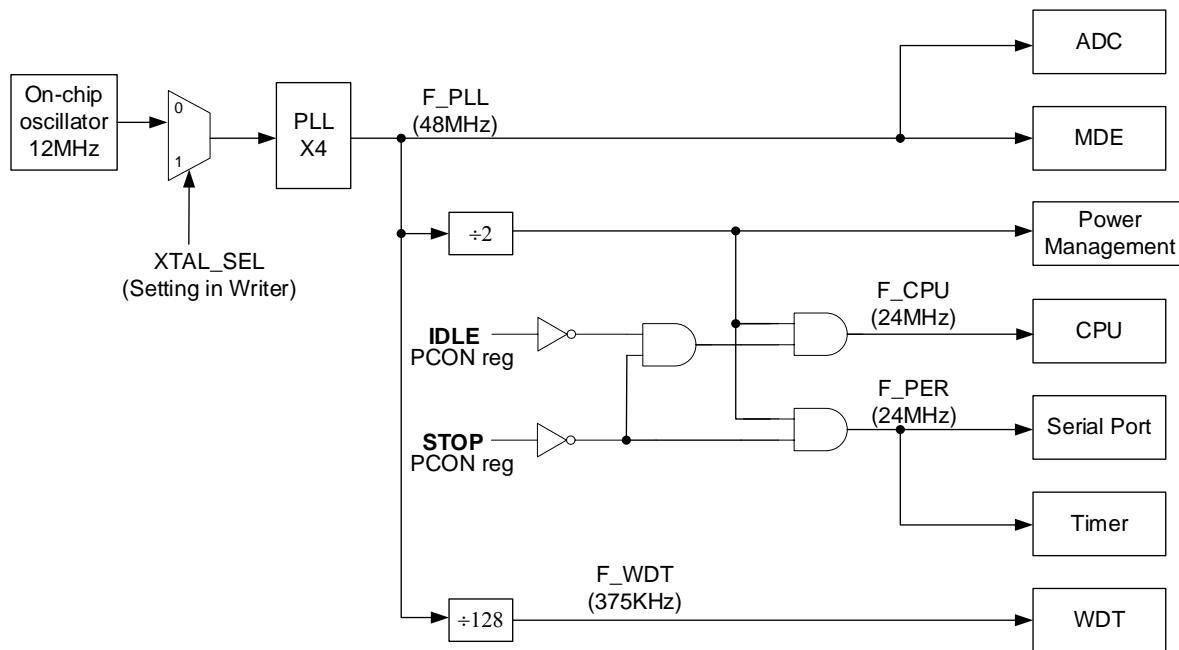


图 13.3 时钟结构

13.4. 定时器

CGH061A 有三个 16 位定时/计数寄存器:定时器 0, 定时器 1 和定时器 2。所有这些都可以配置为计数器, 或定时器操作。

除了“定时器”或“计数器”的选择, 定时器 0 和定时器 1 有四种工作模式可供选择, 通过在 **TMOD** 中的位(**M1, M0**)来选择的。模式 0、1 和 2 对于这两个定时/计数器是相同的。模式 3 就不同了。

表 13.4.1 定时器模式

	定时器0	定时器1	定时器2
模式0	13位定时/计数器	13位定时/计数器	13位定时/计数器
模式1	16位定时/计数器	16位定时/计数器	16位定时/计数器
模式2	8位自动重载 定时/计数器	8位自动重载 定时/计数器	8位自动重载 定时/计数器
模式3	两个独立的 8位定时/计数器	停止	8位定时/计数器

两个特殊功能寄存器(**TMOD** 和 **TCON**)用于选择合适的模式。

表 13.4.2 定时器相关 SFR

SFR	描述	地址	复位值
PFCON	外设频率控制寄存器	D1H	00H
TMOD	定时器0/1模式寄存器	89H	00H
TCON	定时器0/1控制寄存器	88H	00H
T2CON	定时器2控制寄存器	C8H	00H
TH0	定时器0高字节	8CH	00H
TL0	定时器0低字节	8AH	00H
TH1	定时器1高字节	8DH	00H
TL1	定时器1低字节	8BH	00H
TH2	定时器2高字节	B5H	00H
TL2	定时器2低字节	B4H	00H

13.4.1. PFCON (外设频率控制寄存器)

表 13.4.1.1 PFCON (外设频率控制寄存器)

PFCON		地址 = D1H		复位值 = 00000000B			
外设频率控制寄存器							
位	-----	-----	SRELPS[1:0]	T1PS[1:0]	T0PS[1:0]		
类型	7	6	5 4	3 2	1 0		
	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
SRELPS[1:0]		串口 (UART) 预分频选择 :					
00 :F_PER/64							
01 :F_PER/32							
10 :F_PER/16							
11 :F_PER/8							
T1PS[1:0]		定时器1(T1) 预分频选择:					
00 :F_PER/12							
01 :F_PER							
10 :F_PER/96							
11 :-----							
T0PS[1:0]		定时器0(T0) 预分频选择:					
00 :F_PER/12							
01 :F_PER							
10 :F_PER/96							
11 :-----							

13.4.2. TMOD (定时器 0/1 模式寄存器)

TMOD 寄存器用于配置 MCU 的定时器 0 和定时器 1。

表 13.4.2 TMOD (定时器 0/1 模式寄存器)

TMOD		地址 = 89H		复位值 = 00000000B				
定时器 0/1 模式寄存器								
位	GATE1	C/T1	T1M1	T1M0	GATE0	C/T0	T0M1	T0M0
	7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
GATE1	定时器1门控制: 如果置1, 使能计数器1的外部门控制(引脚INT1N)。当INT1N为高, 并且TR1置1时, 计数器1在INT1N输入引脚上的每个下降沿递增							
C/T1	定时器1计数/定时器选择: 0: 定时器 1: 计数器							
GATE0	定时器 0门控制: 如果置1, 使能计数器0的外部门控制(引脚INT0N)。当INT0N为高, 并且TR0置1时, 计数器0在INT0N输入引脚上的每个下降沿递增							
C/T0	定时器0计数/定时器选择: 0: 定时器 1: 计数器							
T1M1 /T0M1	T1M0 /T0M0	模式	功能					
0	0	模式 0	13 位计数/定时器, 使用 TL0 (TL1) 寄存器的低 5 位和 TH0 (TH1) 寄存器的 8 位(分别用于定时器 0 和定时器 1). 当模式 0 使能时, TL0 (TL1) 的高 3 位为零。(没有自动重载)					
0	1	模式 1	16 位计数/定时器. (没有自动重载)					
1	0	模式 2	8 位自动重载定时器. 重载值保存在 TH0 (TH1) 中, 而 TL0 (TL1) 在每个时钟周期中递增。溢出时从 TH0 (TH1) 重新加载。					
1	1	模式 3	定时器 1: 定时器 1 是停止的 定时器 0: 定时器 0 作为两个独立的 8 位定时/计数器-TL0, TH0。(没有自动重载)					

13.4.3. TCON (定时器 0/1 控制寄存器)

TCON 寄存器用于控制这些模块的运行。**CGH061A** 包括两个外部数字中断源 **INT0N** 和 **INT1N**，并具有专用中断源。**INT0N**、**INT1N** 可配置为下降沿、低电平。**TCON** 中的 **IT0** 和 **IT1** 位选择电平触发或边沿触发。**TCON** 寄存器中的 **IE0** 和 **IE1** 分别作为 **INT0N** 和 **INT1N** 外部中断的触发标志。

表 13.4.3 TCON (定时器 0/1 控制寄存器)

TCON		地址 = 88H				复位值 = 00000000B				
定时器 0/1 控制寄存器		位	TF1	TR1	TF0	TR0	IE1	IT1	IE0	IT0
类型		7	6	5	4	3	2	1	0	
		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
TF1 定时器1溢出标志位: 当定时器1溢出时由硬件置位。这个标志可以被软件清除，并且在中断处理时自动清除。										
TR1 定时器1运行控制位: 0：停止 1：运行										
TF0 定时器0溢出标志位: 当定时器0溢出时由硬件置位。这个标志可以被软件清除，并且在中断处理时自动清除。										
TR0 定时器0运行控制位: 0：停止 1：运行										
IE1 外部中断1标志位: 当外部中断(INT1N)触发时，由硬件置位。处理中断时由硬件清除。										
IT1 外部中断1类型控制: 0：外部中断1在输入引脚低电平时被触发 1：外部中断1在输入引脚下降沿时被触发										
IE0 外部中断0标志位: 当外部中断(INT0N)触发时，由硬件置位。处理中断时由硬件清除。										
IT0 外部中断0类型控制: 0：外部中断0在输入引脚低电平时被触发 1：外部中断0在输入引脚下降沿时被触发										

当调用相应的中断服务程序时，硬件会自动清零 **TF0**、**TF1** (定时器 0 和定时器 1 溢出标志)、**IE0** 和 **IE1**(外部中断 0 和 1 标志)。

13.4.4. T2CON (定时器 2 控制寄存器)

T2CON 用来控制**定时器 2** 运行/停止,模式,预分频。

表 13.4.4 T2CON (定时器 2 控制寄存器)

T2CON								地址 = C8H	复位值 = 00000000B
定时器 2 控制寄存器									
位	----	----	TF2	TR2	T2M1	T2M0	T2PS1	T2PS0	
7	6	5	4	3	2	1	0		
类型	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
TF2	定时器2溢出标志位: 当定时器2溢出时由硬件置位。这个标志可以被软件清除，并且在中断处理时自动清除。								
TR2	定时器2运行控制: 0 : 停止 1 : 运行								
T2PS[1:0]	定时器2(T2) 预分频: 00 :F_PER/12 01 :F_PER 10 :F_PER/96 11 :----								
T2M1	T2M0	模式	功能						
0	0	模式 0	13 位定时器,使用 TL2 寄存器的低 5 位和 TH2 寄存器的 8 位。(没有自动重载)						
0	1	模式 1	16 位定时器。(没有自动重载)						
1	0	模式 2	8 位自动重载定时器. 重载值保存在 TH2 中, 而 TL2 在每个时钟周期中递增。溢出时从 TH2 重新加载						
1	1	模式 3	8 位定时器。(没有自动重载)						

13.4.5. 定时器 0 Mode 0

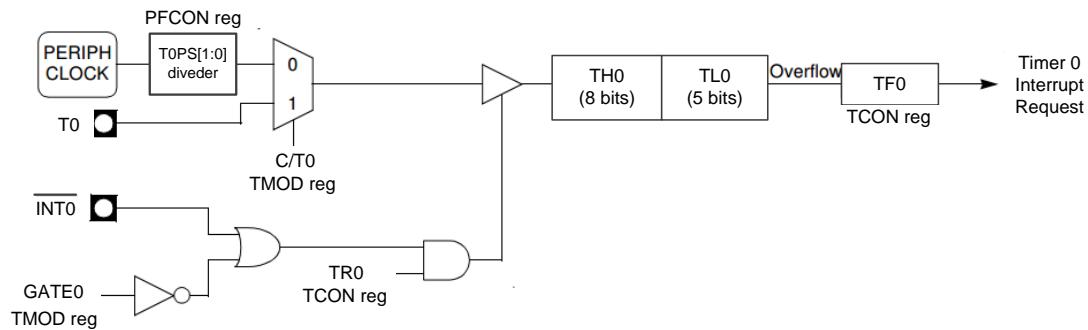


图 13.4.5 定时器 0 模式 0

13.4.6. 定时器 0 模式 1

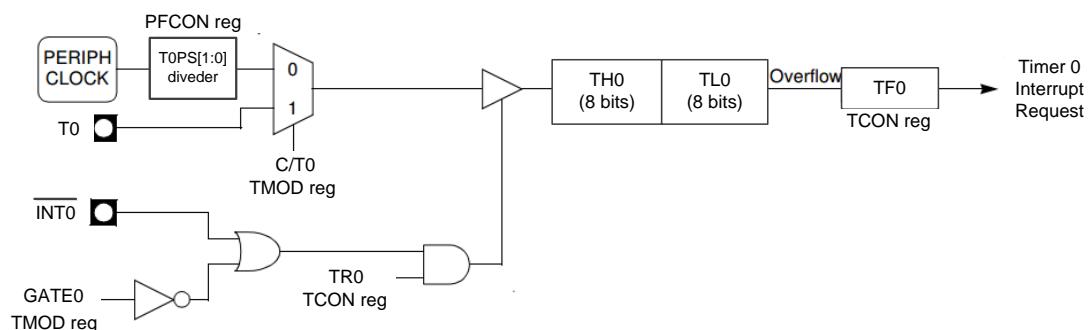


图 13.4.6 定时器 0 模式 1

13.4.7. 定时器 0 模式 2

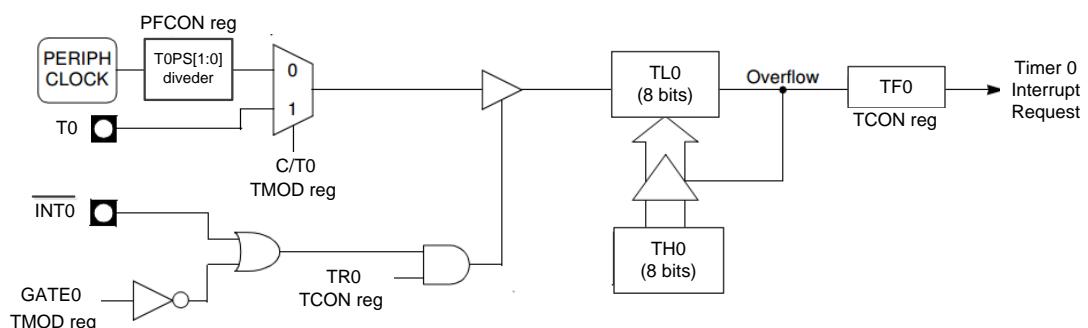


图 13.4.7 定时器0 模式 2

13.4.8. 定时器 0 模式 3

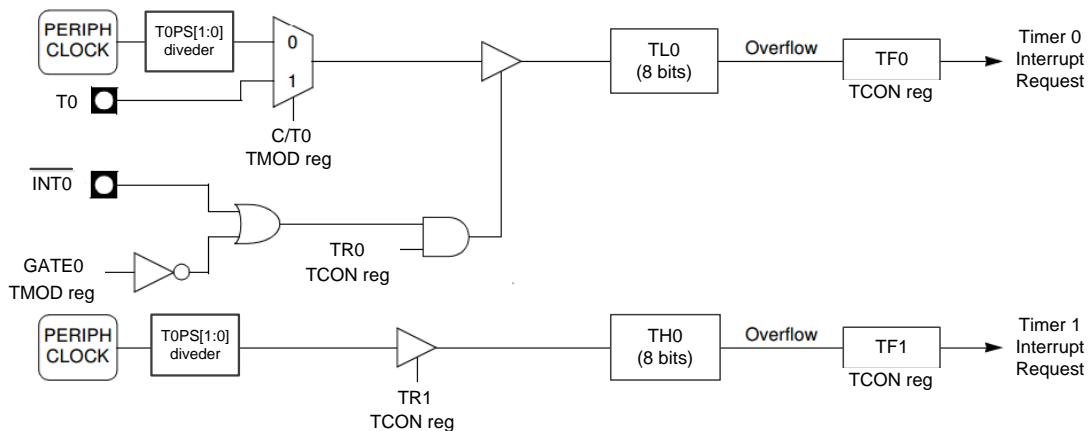


图 13.4.8 定时器 0 模式 3

13.4.9. 定时器 1 模式 0

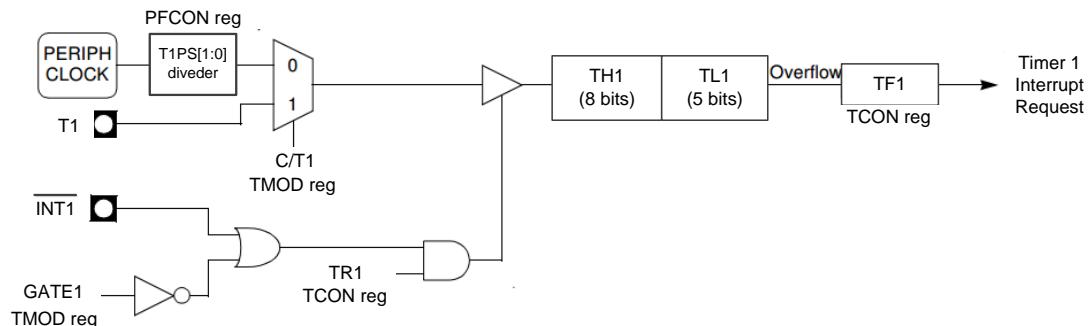


图 13.4.9 定时器 1 模式 0

13.4.10. 定时器 1 模式 1

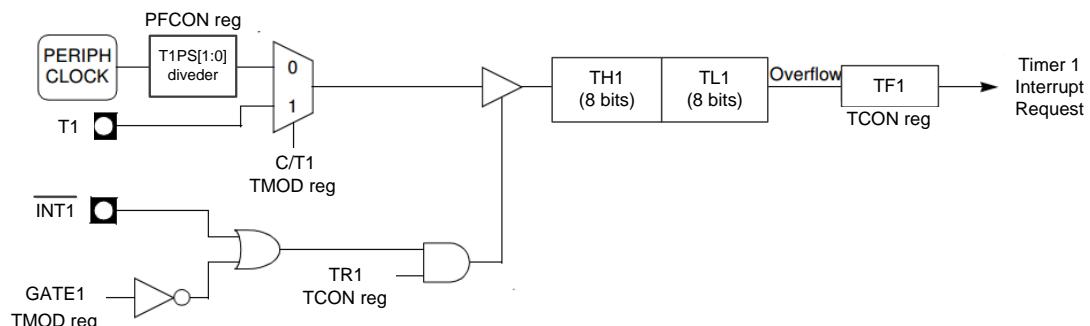


图 13.4.10 定时器 1 模式 1

13.4.11. 定时器 1 模式 2

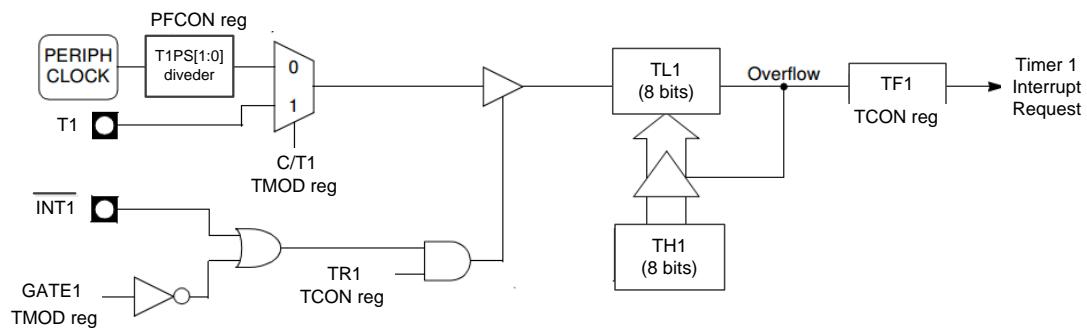


图 13.4.11 定时器 1 模式 2

13.4.12. 定时器 2 模式 0

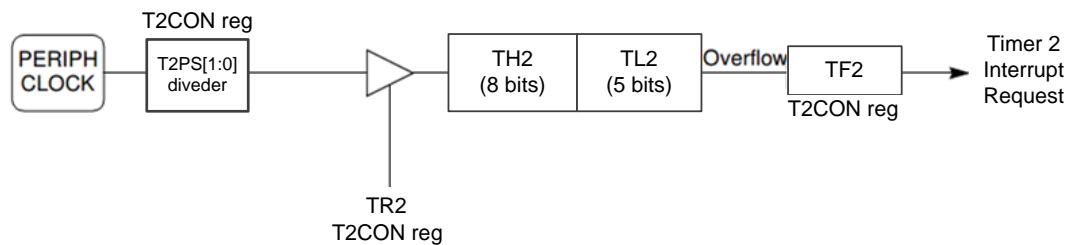


图 13.4.12 定时器 2 模式 0

13.4.13. 定时器 2 模式 1

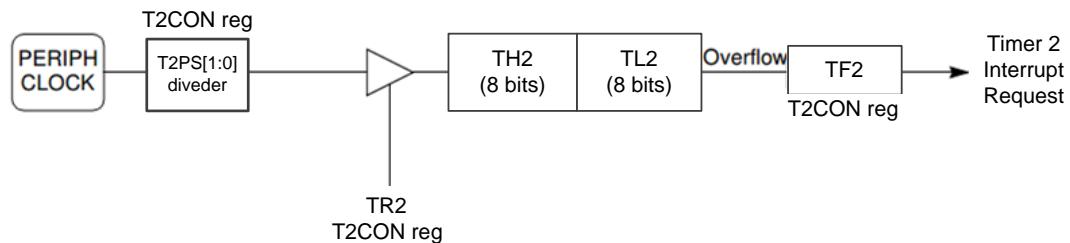


图 13.4.13 定时器 2 模式 1

13.4.14. 定时器 2 模式 2

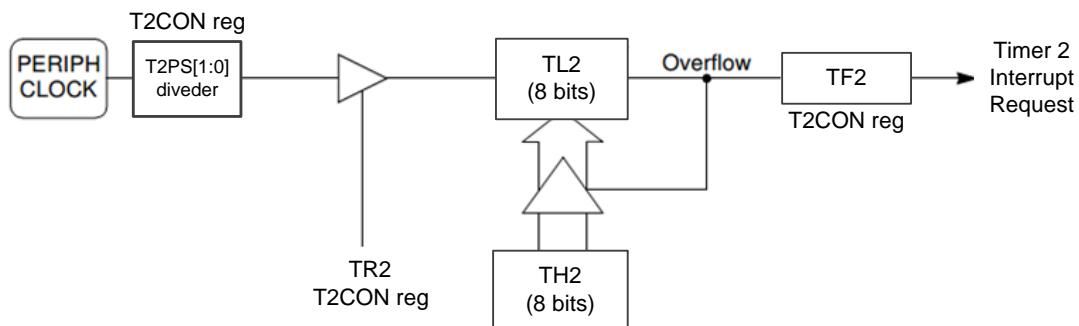


图 13.4.14 定时器 2 模式 2

13.4.15. 定时器 2 模式 3

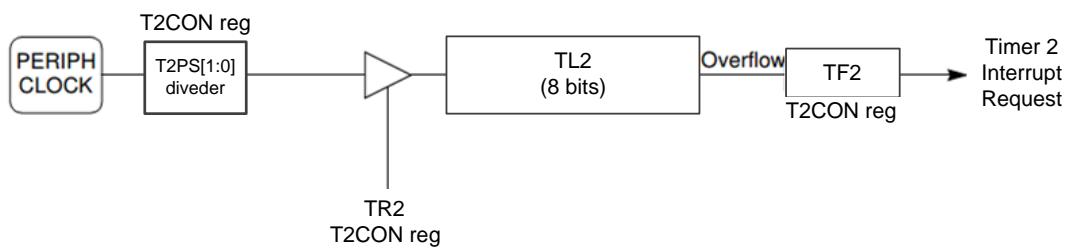


图 13.4.15 定时器 2 模式 3

13.5. 看门狗定时器

看门狗定时器(WDT)是一个8位独立计数器，当它溢出时产生复位信号或中断(WDTIF.6)。它可以帮助应用软件从异常状态中恢复。WDT独立于定时器0、定时器1或定时器2。F_WDT是375KHz，它来自片上RC振荡器。

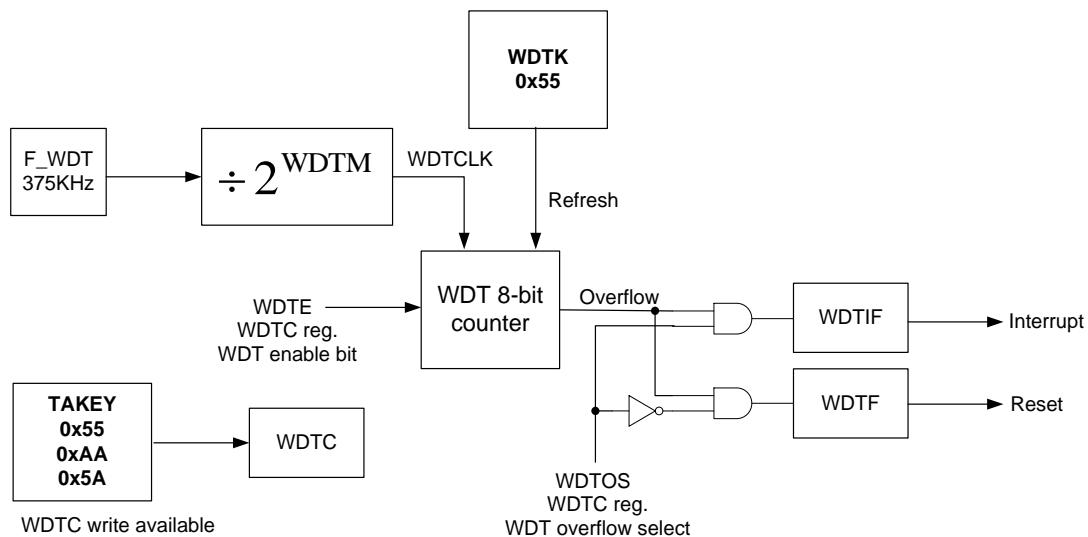


图 13.5 看门狗定时器

$$WDTCLK = F_{WDT} \times \frac{1}{2^{WDTM}}$$

WDT (8-bit counter) overflow time = 256/WDTCLK

表 13.5 看门狗相关 SFR

SFR	描述	地址	复位值
RSTS	复位源寄存器	FEH	0AH
TAKEY	定时器访问密钥寄存器	FFH	00H
WDTC	看门狗定时器控制寄存器	B6H	04H
WDTK	看门狗定时器刷新密钥	B7H	00H

RSTS			地址 = FEH		复位值 = 00001010B			
复位源寄存器								
位	----	----	----	WDTRF	PINRF[1:0]		PORF[1:0]	
类型	7	6	5	4	3	2	1 0	
X	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
WDTRF	看门狗复位标志位 如果看门狗复位导致系统复位，则该标志位置1。							
PINRF[1:0]	RST引脚复位标志 如果RST引脚导致系统复位，则该标志位为10b。 由软件清零。							
PORF[1:0]	POR复位标志 如果POR导致系统复位，则该标志位为10b 由软件清零。							

13.5.1. WDTC (看门狗定时器控制寄存器)

表 13.5.1 WDTC (看门狗定时器控制寄存器)

WDTC			地址 = B6H		复位值 = 00000100B			
看门狗定时器控制寄存器								
位	----	WDTOS	WDTE	----	WDTM[3:0]			
类型	7	6	5	4	3	2	1	0
X	R/W	R/W	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
WDTOS	看门狗定时器溢出功能选择: 0:当WDT溢出时, 使能WDT复位. 1:当WDT溢出时, 使能WDT中断							
WDTE	看门狗定时器使能: 0: 禁止WDT. 1: 使能WDT.							
WDTM[3:0]	WDT时钟分频: $WDTCLK = 375KHz \times \frac{1}{2^{WDTM}}$ (默认是 375KHz / 16)							

13.5.2. TAKEY (定时器访问密钥寄存器)

表 13.5.2 TAKEY (定时器访问密钥寄存器)

TAKEY		地址 = FFH								复位值 = 00000000B			
定时器访问密钥寄存器													
位		TAKEY[7:0]											
类型		7	6	5	4	3	2	1	0				
		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W				
WDTC 默认是仅读的，必须写入三个特定的值 55H, AAH 和 5AH 到 TAKEY 使 WDTC 可写。													
顺序如下：													
MOV TAKEY, #55h MOV TAKEY, #AAh MOV TAKEY, #5Ah													

13.5.3. WDTK (看门狗定时器刷新密钥)

表 13.5.3 WDTK (看门狗定时器刷新密钥)

WDTK		地址 = B7H								复位值 = 00000000B	
看门狗定时器刷新密钥											
位		WDTK[7:0]									
类型		7	6	5	4	3	2	1	0		
		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W		
为了清零看门狗定时器，应用程序必须将 0x55 写入 WDTK 寄存器。											

例如，使能看门狗，超时复位周期为 5.461ms。

按以下顺序：

```

MOV TAKEY, #55h
MOV TAKEY, #AAh
MOV TAKEY, #5Ah ; 让 WDTC 可写
MOV WDTC, #23h ; WDTM [3:0] = 0011b. WDTE =1 来使能 WDT
MOV WDTK, #55h ; 刷新 WDT.

```

13.6. 串口(UART)

串口提供灵活的全双工同步/异步接收/发送器，称为 **UART**。通过配置 **SFRs** 中的波特率，可以设置通信速率。两个串行缓冲器由两个独立的寄存器组成，一个发送缓冲器和一个接收缓冲器。向 **SFR SBUF** 写入数据，将数据传输到串行输出缓冲区，并开始传输。从 **SBUF** 读取，从串行接收缓冲区读取数据。串口可以同时发送和接收数据。它还可以在接收端缓冲 1 个字节，防止 CPU 在第一个字节传输完成之前读取第二个字节，从而防止接收数据丢失。

表 13.6 串口 (UART) 相关 SFR

SFR	描述	地址	复位值
AUX	辅助寄存器	8EH	11H
PFCON	外设频率控制寄存器	D1H	00H
SCON	串口控制寄存器	98H	00H
SBUF	串口数据缓冲器	99H	00H
SRELH	串口重载寄存器高字节	9BH	00H
SRELL	串口重载寄存器低字节	9AH	00H

AUX 地址 = 8EH 复位值 = 00010001B							
辅助寄存器							
位	LVD_EN	LVD	----	ITS	SMOD	BRS	DPS
	7	6	5	4	3	2	1
类型	R/W	R	X	R/W	R/W	R/W	R
LVD_EN 低电压侦测使能：							
1: 使能							
LVD 低电压侦测状态：							
1: 发生低电压							
ITS MCU指令时间选择.：							
0:1T							
1:2T							
SMOD 串口(UART) 波特率选择							
BRS 串口(UART) 波特率发生器选择							
DPS 数据指针寄存器选择：							
0: 选择DPTR寄存器是DP0H, DP0L							
1: 选择DPTR寄存器是DP1H, DP1L							
CP 代码保护：							
0: 无保护							
1: 保护							

PFCON		地址 = D1H		复位值 = 00000000B				
位 类型	---- 7 X	SRELPS[1:0]		T1PS[1:0]		T0PS[1:0]		
		5	4	3	2	1	0	
SRELPS[1:0] 串口 (UART) 预分频选择:								
00 :F_PER/64 01 :F_PER/32 10 :F_PER/16 11 :F_PER/8								
T1PS[1:0] 定时器1(T1) 预分频选择:								
00 :F_PER/12 01 :F_PER 10 :F_PER/96 11 :----								
T0PS[1:0] 定时器0(T0) 预分频选择:								
00 :F_PER/12 01 :F_PER 10 :F_PER/96 11 :----								

13.6.1. SCON (串口控制寄存器)

SCON 寄存器控制串口(UART)功能。

表 13.6.1 SCON (串口控制寄存器)

SCON		地址 = 98H		复位值 = 00000000B										
串口控制寄存器														
位	SM0	SM1	SM2	REN	TB8	RB8	TI							
类型	7	6	5	4	3	2	1							
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W							
SM0	SM1	模式	描述	波特率										
0	0	模式 0	移位寄存器	F_PER/12										
0	1	模式 1	8 位 UART	可变										
1	0	模式 2	9 位 UART	取决于 SMOD (AUX.3)										
				SMOD	Baud Rate									
				0	F_PER/64									
				1	F_PER/32									
1	1	模式 3	9 位 UART	可变										
SM2	多主机通信使能													
REN	串口接收使能: 0 : 禁止串口接收。 1 : 使能串口接收													
TB8	传送位8 : 该位在模式2和3中通过串口传输数据时使用。此位的状态与第9个传输位的状态相对应(例如奇偶校验或多处理器通信)。它是由软件控制的。													
RB8	接收位 8 : 该位在模式2和模式3中通过串口0接收数据时使用。它反映了收到的第9位的状态。 在模式1中, 如果启用了多处理器通信($sm2 = 0$), 这个位就是接收到的停止位。 在模式0中, 这个位不被使用。													
TI	发送中断标志:(串行传输的完成) 它由硬件在模式0中设置在第8位的末尾, 在其他模式中设置在停止位的开头。必须通过软件进行清除。													
RI	接收中断标志:(必须由软件清除。) 它是在串口0上完成串行接收后由硬件置位的。 它由硬件在模式0中设置在第8位的末尾, 在其他模式中设置在停止位的中间。													

串口工作在模式 1 或模式 3:

当 BRS = 0 (AUX.2)

TIPS[1:0] = 00b

$$\text{baud rate} = \frac{2^{\text{SMOD}}}{32 \times (256 - \text{TH1})} \times \frac{F_{\text{PER}}}{12}$$

TIPS[1:0] = 01b

$$\text{baud rate} = \frac{2^{\text{SMOD}}}{32 \times (256 - \text{TH1})} \times F_{\text{PER}}$$

TIPS[1:0] = 10b

$$\text{baud rate} = \frac{2^{\text{SMOD}}}{32 \times (256 - \text{TH1})} \times \frac{F_{\text{PER}}}{96}$$

当 BRS = 1 (AUX.2)

SRELPS[1:0] = 00b

$$\text{baud rate} = \frac{2^{\text{SMOD}}}{2^{10} - \text{SREL[H,L]}} \times \frac{F_{\text{PER}}}{64}$$

SRELPS[1:0] = 01b

$$\text{baud rate} = \frac{2^{\text{SMOD}}}{2^{10} - \text{SREL[H,L]}} \times \frac{F_{\text{PER}}}{32}$$

SRELPS[1:0] = 10b

$$\text{baud rate} = \frac{2^{\text{SMOD}}}{2^{10} - \text{SREL[H,L]}} \times \frac{F_{\text{PER}}}{16}$$

SRELPS[1:0] = 11b

$$\text{baud rate} = \frac{2^{\text{SMOD}}}{2^{10} - \text{SREL[H,L]}} \times \frac{F_{\text{PER}}}{8}$$

13.6.2. SBUF (串口数据缓存)

向该寄存器写入数据将数据设置在串行输出缓冲区中，并通过串口开始传输。从 **SBUF** 读取，从串行接收缓冲区读取数据。

表 13.6.2 SBUF (串口数据缓存)

SBUF		地址 = 99H								复位值 = 00000000B	
串口数据缓存		SBUF[7:0]									
位	类型	7	6	5	4	3	2	1	0	R/W	R/W
		X	X	X	X	X	X	R/W	R/W		

13.6.3. SREL (串口重载寄存器)

串口重载寄存器用于串口波特率的生成。只使用 10 位，其中 **SRELL** 中的 8 位作为低位，**SRELH** 中的 2 位(SRELH.1, SRELH.0)作为高位。

Table 13.6.3 SREL (Serial Port Reload Register)

SRELH		地址 = 9BH								复位值= 00000000B	
Serial Port Reload Register High											
位	类型	----	----	----	----	----	----	SREL.9	SREL.8		
		7	6	5	4	3	2	1	0	X	X

SRELL		地址 = 9AH								复位值= 00000000B	
Serial Port Reload Register Low											
位	类型	SREL[7:0]									
		7	6	5	4	3	2	1	0	R/W	R/W

13.7. 电源管理

电源控制寄存器 (**PCON**) 用于控制 **CGH061A** 的 **STOP** 和 **IDLE** 电源管理模式。

表 13.7 电源管理

PCON		地址 = 87H				复位值 = 00000000B				
电源控制寄存器		位	7	6	5	4	3	2	STOP	IDLE
类型	X	X	X	X	X	X	X	X	R/W	R/W
STOP	Stop模式位。 此位置位将激活STOP模式操作 (读取为0)									
IDLE	Idle模式位 此位置位将激活IDLE模式操作(读取为0)									

13.7.1. STOP 模式

置位 **STOP** 模式选择位(**PCON.1**)会使控制器核心在置位的指令执行完成后立即进入 **STOP** 模式。在 **STOP** 模式下, **CPU**、**GPIO**、**UART** 和定时器停止, 但 **ADC**、**MDE** 和 **WDT** 仍然工作。
STOP 模式可以通过内部或外部复位终止。复位时, 设备执行正常的复位顺序, 并从地址 0x0000 开始执行程序。使能的中断被触发将导致 **STOP** 模式选择位(**PCON.1**)被清零, **CPU** 恢复运行。

13.7.2. IDLE 模式

置位 **IDLE** 模式选择位(**PCON.0**)会导致硬件停止 **CPU** 并在置位的指令执行完后立即进入 **IDLE** 模式。
IDLE 模式下只有 **CPU** 处于停止状态。所有的内部寄存器和存储器都保留原始数据。
IDLE 模式可以通过内部或外部复位来终止。复位时, 设备执行正常的复位顺序, 并从地址 0x0000 开始执行程序。使能的中断被触发将导致 **IDLE** 模式选择位(**PCON.0**)被清零, **CPU** 恢复运行。

13.8. 复位

复位逻辑用于将设备置于已知状态。

CGH061A 提供上电复位标志、外部复位 **RSTN** 标志和看门狗复位标志来监控复位状态。可以监控复位源。

13.8.1. RSTS (复位源寄存器)

表 13.8.1 复位

RSTS		地址 = FEH		复位值 = 00001010B			
位	复位源寄存器	----	----	----	WDTRF	PINRF[1:0]	PORF[1:0]
		7	6	5	4	3	2
类型		X	X	X	R/W	R/W	R/W
	WDTRF	看门狗复位标志位 如果看门狗复位导致系统复位，则该标志位置1。					
	PINRF[1:0]	RST引脚复位标志 如果RST 引脚导致系统复位，则该标志位为10b。 由软件清零。					
	PORF[1:0]	POR 复位标志 如果POR导致系统复位，则该标志位为10b 由软件清零。					

13.9. 中断控制器

ISR - 中断服务程序单元，是一个负责中断处理的子组件。它接收多达 14 个中断请求。每个中断源都有自己的请求标志，它位于一个中断源设备中。没有中断请求标志直接位于 **ISR** 中。所有的中断都是由相应的高电平输入请求到 **ISR**。每个中断源都可以通过 **IEN0, IEN1 SFR** 寄存器中相应的使能标志来启用或禁用。此外，所有中断可以通过 **IEN0 SFR** 中的 **EA** 标志全局启用或禁用。所有中断源分为 6 个中断组。每个中断组可以有四个指定的中断优先级级别之一。中断优先级由位于 **IP0** 和 **IP1 SFR** 寄存器中的标志定义。

表 13.9.1 中断向量

中断号 (用于 Keil C)	中断向量地址	中断请求标志位
0	0003H	IE0 – 外部中断0
1	000BH	TF0 – 定时器0中断
2	0013H	IE1 – 外部中断1
3	001BH	TF1 – 定时器1中断
4	0023H	SPIF(TI, RI) – 串口中断
5	002BH	TF2 – 定时器2中断
6	0033H	-----
7	003BH	CAPIF – 捕获中断
8	0043H	OCPSIF – OCP短路中断
9	004BH	HALLIF – HALL中断
10	0053H	MPWMMINIF – MPWM MIN中断
11	005BH	MPWMMAXIF – MPWM MAX中断
12	0063H	GPWMMAXIF – GPWM MAX中断
13	006BH	-----
14	0073H	WDTIF – 看门狗中断
15	007BH	OCPLIF – OCP 限制中断

表 13.9.2 中断优先级组

组优先级	中断组	组里最高优先级		组里最低优先级
最高	组 0	-----	IE0	-----
	组 1	WDTIF	TF0	-----
	组 2	OCPSIF	HALLIF	IE1
	组 3	MPWMMINIF	MPWMMAXIF	TF1
	组 4	GPWMMAXIF	SPIF(TI, RI)	-----
最低	组 5	OCPLIF	TF2	CAPIF

表 13.9.3 中断相关 SFR

SFR	描述	地址	复位值
IEN0	中断使能寄存器0	A8H	00H
IEN1	中断使能寄存器1	B8H	00H
IRCON1	中断请求寄存器1	C0H	00H
IP0	中断优先级寄存器0	A9H	00H
IP1	中断优先级寄存器1	B9H	00H

13.9.1. IEN0 (中断使能寄存器 0)

表 13.9.1.1 IEN0 (中断使能寄存器 0)

IEN0		地址 = A8H				复位值 = 00000000B			
中断使能寄存器 0		EA	----	ET2	ESP	ET1	EX1	ET0	EX0
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	R/W	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
EA	中断使能: 0:禁止所有中断. 1:使能中断.								
ET2	定时器2中断使能: 0:禁止定时器2溢出中断. 1:当EA = 1, 使能定时器2溢出中断.								
ESP	串口中断使能: 0:禁止串口中断. 1:当EA = 1, 使能串口中断.								
ET1	定时器1中断使能: 0:禁止定时器1溢出中断. 1:当EA = 1, 使能定时器1溢出中断.								
EX1	外部中断 1使能: 0:禁止外部中断 1. 1:当EA = 1, 使能外部中断 1.								
ET0	定时器0 中断使能: 0:禁止定时器0溢出中断. 1:当EA = 1, 使能定时器0溢出中断.								
EX0	外部中断 0 使能: 0:禁止外部中断 0. 1:当EA = 1, 使能外部中断 0.								

13.9.2. IEN1 (中断使能寄存器 1)

表 13.9.2.1 IEN1 (中断使能寄存器 1)

IEN1		地址 = B8H				复位值 = 00000000B		
中断使能寄存器 1								
位	OCPLIE	WDTIE	-----	GPWMIE	MPWMMAXIE	MPWMMINIE	HALLIE	OCPSIE
类型	7	6	5	4	3	2	1	0
R/W R/W ----- R/W R/W R/W R/W R/W								
OCPLIE OCP (过流保护)限制中断使能: 0 :禁止OCP 限制中断 . 1 :当EA = 1, 使能OCP 限制中断.								
WDTIE 看门狗中断使能: 0 :禁止WDT 中断. 1 :当EA = 1 并且WDTOS = 1, 使能WDT溢出中断.								
GPWMIE GPWM 中断使能: 0 :禁止GPWM 中断. 1 :当EA = 1, 使能GPWM 中断.								
MPWMMAXIE MPWM MAX中断使能: 0 :禁止MPWM MAX中断. 1 :当EA = 1, 使能MPWM MAX中断.								
MPWMMINIE MPWM MIN中断使能: 0 :禁止MPWM MIN中断 . 1 :当EA = 1, 使能MPWM MIN中断.								
HALLIE HALL 中断使能: 0 :禁止HALL 中断. 1 :当EA = 1, 使能HALL 中断.								
OCPSIE OCP (过流保护) 短路中断使能: 0 :禁止OCP 短路中断 . 1 :当EA = 1, 使能OCP 短路中断.								

13.9.3. IRCON1 (中断请求寄存器 1)

表 13.9.3.1 IRCON1 (中断请求寄存器 1)

IRCON1		地址 = C0H		复位值 = 00000000B			
中断请求寄存器 1							
位	OCPLIF	WDTIF	----	GPWMIF	MPWMMAXIF	MPWMMINIF	HALLIF
类型	7	6	5	4	3	2	1
	R/W	R/W	----	R/W	R/W	R/W	R/W
OCPLIF	OCP 限制中断标志位.						
WDTIF	看门狗中断标志位.						
GPWMIF	GPWM 中断标志位.						
MPWMMAXIF	MPWM MAX中断标志位.						
MPWMMINIF	MPWM MIN中断标志位.						
HALLIF	HALL 中断标志位.						
OCPSIF	OCP 短路中断标志位.						

13.9.4. IP (中断优先级寄存器)

14 个中断源被分成 6 个优先级组。对于每一个组，可以从四个优先级别中选择一个。它是通过在 **IP0** 和 **IP1** 寄存器中设置适当的值来实现的。中断优先级寄存器的内容根据下表定义了每个中断源的优先级级别。

表 13.9.4.1 IP (中断优先级寄存器)

IP0		地址 = A9H				复位值 = 00000000B			
中断优先级寄存器 0									
位	类型	----	----	G5IP0	G4IP0	G3IP0	G2IP0	G1IP0	G0IP0
		7	X	5	6	4	3	2	1
		X	-----	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
G5IP0 组5 中断优先级位0									
G4IP0 组4 中断优先级位0									
G3IP0 组3 中断优先级位0									
G2IP0 组2 中断优先级位0									
G1IP0 组1 中断优先级位0									
G0IP0 组0 中断优先级位0									

IP1		地址 = B9H				复位值 = 00000000B			
中断优先级寄存器 1									
位	类型	----	----	G5IP1	G4IP1	G3IP1	G2IP1	G1IP1	G0IP1
		7	X	5	6	4	3	2	1
		X	-----	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
G5IP1 组5 中断优先级位1									
G4IP1 组4 中断优先级位1									
G3IP1 组3 中断优先级位1									
G2IP1 组2 中断优先级位1									
G1IP1 组1 中断优先级位1									
G0IP1 组0 中断优先级位1									

表 13.9.4.2 优先级

级别	优先级	GxIP1	GxIP0
Level 0	最低	0	0
Level 1		0	1
Level 2		1	0
Level 3	最高	1	1

14.10 位模数转换(ADC)

CGH061A 提供 8 路 10 位 ADC。转换的结果在 ADCD[9:0]中。

表 14.1 10 位模数转换 (ADC)

SFR	描述	地址	复位值
ADCCONT	ADC 控制寄存器	D2H	80H
ADCSTR	ADC开始转换和设置寄存器	D3H	00H
ADCD1	ADC数据寄存器1	D5H	00H
ADCD2	ADC数据寄存器2	D6H	00H

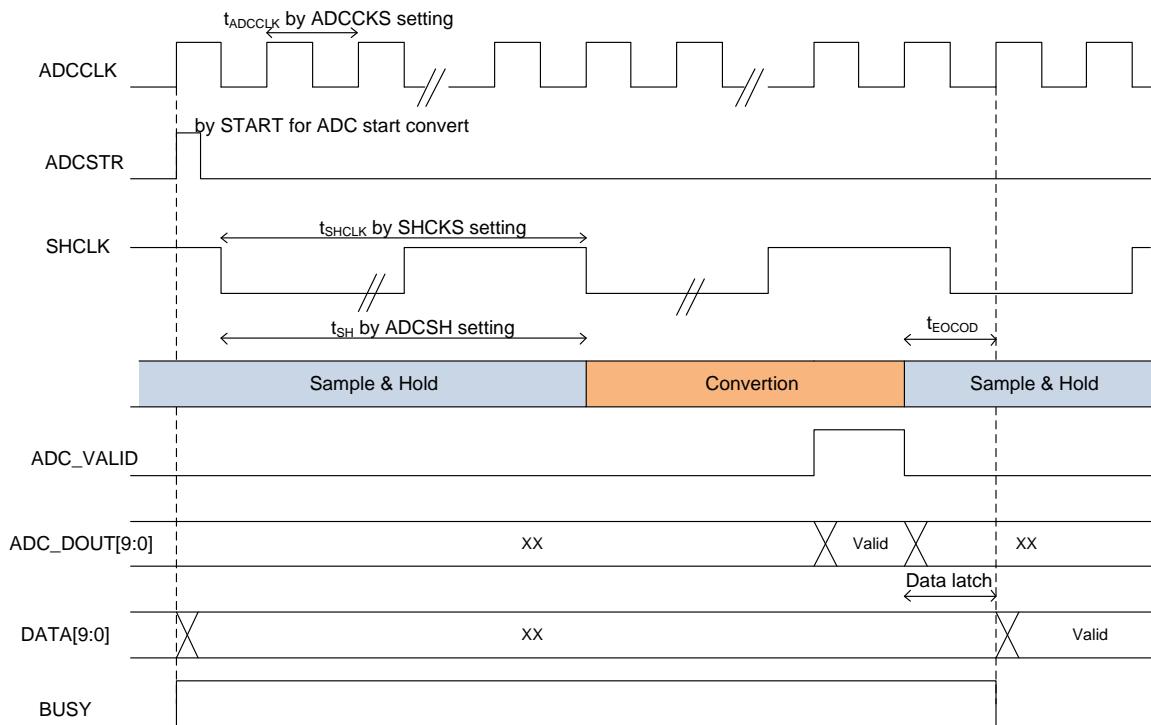


图 14.1 ADC 转换时序

14.1. ADCCONT (ADC 控制寄存器)

表 14.1.1 ADCCONT (ADC 控制寄存器)

ADCCONT		地址 = D2H		复位值 = 1000000B												
ADC 控制寄存器		ADCPD	ADCSH[1:0]	ADCDS	ADCCKS	ADDCH[2:0]										
位	7	6	5	4	3	2	1	0								
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W								
ADCPD	ADC掉电控制寄存器： 0：正常 1：掉电															
ADCSH[1:0]	ADC采样和保持时间: (基于SHCLK) 00 : 1 clock 01 : 2 clock 10 : 3 clock 11 : 4 clock															
ADCDS	ADC数据选择： MSB 10位结果 LSB															
	0 :	ADCD2[7:0]			ADCD1.1	ADCD1.0										
	1 :	ADCD1.1	ADCD1.0	ADCD2[7:0]												
ADCCKS	ADC转换时钟选择: (ADCCLK) 0 : 4MHz 1 : 2MHz															
ADCCCH[2:0]	ADC转换通道选择: 000:CH0 100:CH4 001: 保留 101: 保留 010:CH2 110:CH6 011 : 保留 111 :保留															

14.2. ADCSTR (ADC 开始转换和设置寄存器)

表 14.2.1 ADCCONT (ADC 控制寄存器)

ADCSTR		地址 = D3H		复位值 = 0000000B				
ADC Start Convert and Setting Register								
位 类型	SHCKS[1:0]	----	BUSY	----	----	----	START	
	7 R/W	6 R/W	5 X	4 R	3 X	2 X	1 X W	0
SHCKS[1:0] ADC 采样和保持时钟选择 : (SHCLK) 00 : 1MHz 01 : 500KHz 10 : 400KHz 11 : 333KHz								
BUSY ADC转换忙标志位: 0 : ADC转换完成 1 : ADC转换忙								
START ADC开始转换寄存器: (仅写1) 1 : ADC 开始转换								

14.3. ADCD1 (ADC 数据寄存器 1)

表 14.3.1 ADCD1 (ADC 数据寄存器 1)

ADCD1		地址 = D5H						复位值 = 00000000B	
ADC 数据寄存器 1									
位	-----	-----	-----	-----	-----	-----	ADCD1.1	ADCD1.0	
	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	R	R	R	R	R	R	R	R	

14.4. ADCD2 (ADC 数据寄存器 2)

表 14.4.1 ADCD2 (ADC 数据寄存器 2)

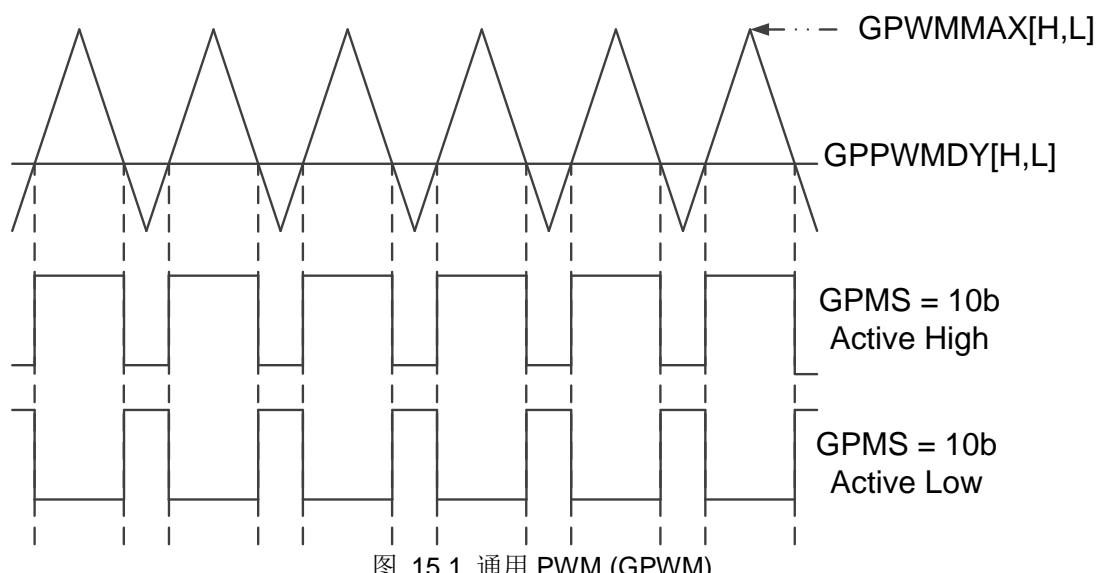
ADCD2		地址 = D6H		复位值 = 00000000B									
ADC 数据寄存器 2													
位	ADCD2[7:0]												
	7	6	5	4	3	2	1	0					
类型	R	R	R	R	R	R	R	R					

15. 通用 PWM (GPWM)

CGH061A 有一个 16 位通用 PWM 输出(**PINSET6.4 = '1'**)和用于电机控制的六个 11 位 PWM(死区补偿)。GPWM 是一个向上和向下计数的定时器。(固定)

表 15.1 通用 PWM (GPWM)

SFR	描述	地址	复位值
GPWMCONT	通用PWM控制寄存器	BAH	00H
GPWMMAXH	通用PWM最大寄存器高字节	BCH	00H
GPWMMAXL	通用PWM最大寄存器低字节	BBH	02H
GPWMDYH	通用PWM占空比寄存器高字节	BEH	FFH
GPWMDYL	通用PWM占空比寄存器低字节	BDH	FFH



15.1. GPWMCONT (通用 PWM 控制寄存器)

表 15.1.1 GPWMCONT (通用 PWM 控制寄存器)

GPWMCONT		地址 = BAH		复位值 = 00000000B			
通用 PWM 控制寄存器							
位	GPWMTR	GPMS[1:0]		----	----	----	GPCKS[1:0]
	7	6	5	4	3	2	1 0
类型	R/W	R/W	R/W	X	X	X	R/W R/W
GPWMTR GPWM定时器运行控制 :							
0: 停止 1: 运行							
GPMS[1:0] (SYNC)		GPWM输出模式选择					
00 : 强制低电平							
01 : 强制高电平							
10 : 高电平有效							
11 : 低电平有效							
GPCKS[1:0] (SYNC)		GPWM时钟选择 :					
00 : 48MHz							
01 : 48MHz/2							
10 : 48MHz/4							
11 : 48MHz/8							

15.2. GPWMMAX (通用 PWM 最大寄存器)

表 15.2.1 GPWMMAX (通用 PWM 最大寄存器)

GPWMMAXH (SYNC)		地址 = BCH		复位值 = 00000000B									
通用 PWM 最大寄存器高字节													
位	GPWMMAXH[7:0]												
	7	6	5	4	3	2	1 0						
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W R/W						
GPWMMAXL (SYNC) General PWM Max Register Low													
位	GPWMMAXL[7:0]												
	7	6	5	4	3	2	1 0						
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W R/W						

15.3. GPWMDY (通用 PWM 占空比寄存器)

表 15.3.1 GPWMDY (通用 PWM 占空比寄存器)

GPWMDYH (SYNC)		地址 = BEH								复位值 = 11111111B											
通用 PWM 占空比寄存器高字节																					
位 GPWMDYH[7:0]																					
类型																					
7		6	5	4	3	2	1	0													
类型		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W													
GPWMDYL (SYNC)		地址 = BDH								复位值 = 11111111B											
通用 PWM 占空比寄存器低字节																					
位 GPWMDYL[7:0]																					
类型																					
7		6	5	4	3	2	1	0													
类型		R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W													

16. 捕获

表 16.1 捕获

SFR	描述	地址	复位值
CAPCONT	捕获控制寄存器	D8H	03H
CAPH_H	捕获高电平计数高字节	CBH	00H
CAPH_L	捕获高电平计数低字节	CCH	00H
CAPT_H	捕获总计数高字节	C9H	00H
CAPT_L	捕获总计数低字节	CAH	00H

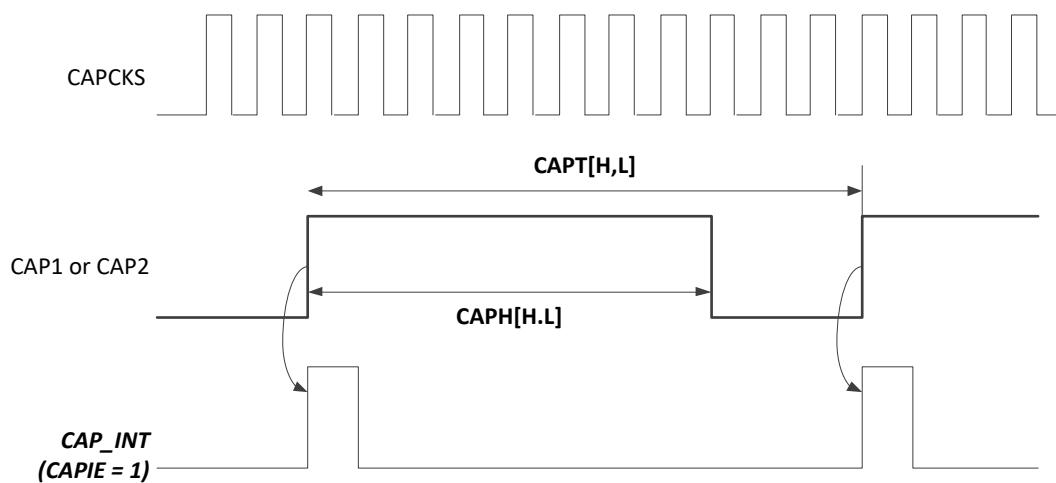


图 16.1 捕获

16.1. CAPCONT (捕获控制寄存器)

表 16.1.1 CAPCONT (捕获控制寄存器)

CAPCONT		地址 = D8H		复位值 = 00000011B			
捕获控制寄存器							
位	CAPIF	CAPIE	-----	CAPPINSEL	-----	CAPCKS[2:0]	
类型	7	6	5	4	3	2	1 0
	R	W	X	R/W	X	R/W	R/W
CAPIF 捕获中断标志							
CAPIE 捕获中断使能							
CAPPINSEL 捕获输入引脚选择: 0: CAP2(引脚 CH7) 1: CAP1(引脚 CH0)							
CAPCKS[2:0] 捕获时钟选择: 000 : 48MHz/4 100 : 48MHz/64 001 : 48MHz/8 101 : 48MHz/128 010 : 48MHz/16 110 : 48MHz/256 011 : 48MHz/32 111 : 48MHz/512							

16.2. CAPT (捕获总计数)

表 16.2.1 CAPT (捕获总计数)

CAPT_H		地址 = C9H		复位值 = 00000000B					
捕获总计数高字节									
位	CAPT[15:8]								
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
R		R	R	R	R	R	R	R	
CAPT_L		地址 = CAH		复位值 = 00000000B					
捕获总计数低字节									
位	CAPT[7:0]								
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
R		R	R	R	R	R	R	R	

16.3. CAPH (捕获高电平计数)

表 16.3.1 CAPH (捕获高电平计数)

CAPH_H		地址 = CBH		复位值 = 00000000B					
捕获高电平计数高字节									
位	CAPH[15:8]								
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
R		R	R	R	R	R	R	R	
CAPH_L		地址 = CCH		复位值 = 00000000B					
捕获高电平计数低字节									
位	CAPH[7:0]								
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
R		R	R	R	R	R	R	R	

17. 加法和减法单元(ASU)

ASU 提供 32 位的加减运算

表 17.1 加减法单元 (ASU)

SFR	描述	地址	复位值
AS_MD_CONT	ASU 和MDU 控制寄存器	E1H	10H
ASUD1_1	ASU 数据1 字节1	E8H	00H
ASUD1_2	ASU 数据1 字节2	E9H	00H
ASUD1_3	ASU 数据1 字节3	EAH	00H
ASUD1_4	ASU 数据1 字节4	EBH	00H
ASUD2_1	ASU 数据2 字节1	ECH	00H
ASUD2_2	ASU 数据2 字节2	EDH	00H
ASUD2_3	ASU 数据2 字节3	EEH	00H
ASUD2_4	ASU 数据2 字节4	EFH	00H
ASUR1	ASU 结果寄存器1	DCH	00H
ASUR2	ASU 结果寄存器2	DDH	00H
ASUR3	ASU 结果寄存器3	DEH	00H
ASUR4	ASU 结果寄存器4	DFH	00H

	MSB			LSB
ASUD1	ASUD1_4	ASUD1_3	ASUD1_2	ASUD1_1
ASUD2	ASUD2_4	ASUD2_3	ASUD2_2	ASUD2_1
ASUR	ASUR4	ASUR3	ASUR2	ASUR1

加法运算 (AS_MD_CONT.0 = 0)	ASUR = ASUD1 + ASUD2	ASUR4 限制在 0x7F
减法运算 (AS_MD_CONT.0 = 1)	ASUR = ASUD1 - ASUD2	ASUR4 限制在 0x81

17.1. AS_MD_CONT (ASU 和 MDU 控制寄存器)

表 17.1.1 AS_MD_CONT (ASU 和 MDU 控制寄存器)

AS_MD_CONT		地址 = E1H		复位值 = 00010000B				
ASU 和 MDU 控制寄存器								
位	-----	-----	-----	MDUF	-----	-----	MDUS	ASUS
7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	X	X	X	R	X	X	R/W	R/W

MDUF	MDU 完成标志位 :	
	0 : MDU忙.	
	1 : MDU计算完成.	
MDUS	MDU符号选择:	
	0 :有符号计算.	
	1 :无符号计算.	
ASUS	ASU减法选择 :	
	0 :加法计算.	
	1: 减法计算.	

17.2. ASUD1 (ASU 数据 1)

表 17.2.1 ASUD1 (ASU 数据 1)

ASUD1_1		地址 = E8H		复位值 = 00000000B				
ASUD1_1[7:0]								
位	7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
ASUD1_2		地址 = E9H		复位值 = 00000000B				
ASUD1_2[7:0]								
位	7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
ASUD1_3		地址 = EAH		复位值 = 00000000B				
ASUD1_3[7:0]								
位	7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
ASUD1_4		地址 = EBH		复位值 = 00000000B				
ASUD1_4[7:0]								
位	7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

17.3. ASUD2 (ASU 数据 2)

表 17.3.1 ASUD2 (ASU 数据 2)

ASUD2_1								地址 = ECH	复位值 = 00000000B
ASUD2_1[7:0]									
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	R/W								
ASUD2_2								地址 = EDH	复位值 = 00000000B
ASUD2_2[7:0]									
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	R/W								
ASUD2_3								地址 = EEH	复位值 = 00000000B
ASUD2_3[7:0]									
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	R/W								
ASUD2_4								地址 = EFH	复位值 = 00000000B
ASUD2_4[7:0]									
位 类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	R/W								

17.4. ASUR (ASU 结果寄存器)

表 17.4.1 ASUR (ASU 结果寄存器)

ASUR1		地址 = ECH 复位值 = 00000000B							
位 类型		ASUR1[7:0]							
7 R/W		6 R/W	5 R/W	4 R/W	3 R/W	2 R/W	1 R/W	0 R/W	
ASUR2		地址 = EDH 复位值 = 00000000B							
位 类型		ASUR2[7:0]							
7 R/W		6 R/W	5 R/W	4 R/W	3 R/W	2 R/W	1 R/W	0 R/W	
ASUR3		地址 = EEH 复位值 = 00000000B							
位 类型		ASUR3[7:0]							
7 R/W		6 R/W	5 R/W	4 R/W	3 R/W	2 R/W	1 R/W	0 R/W	
ASUR4		地址 = EFH 复位值 = 00000000B							
位 类型		ASUR4[7:0]							
7 R/W		6 R/W	5 R/W	4 R/W	3 R/W	2 R/W	1 R/W	0 R/W	

18. 乘法和除法单元(MDU)

MDU 是一种片上算术协处理器，使 **CGH061A** 能够执行额外的扩展算术运算。所有操作都是有符号/无符号整数操作。操作数和结果存储在 **MD0-MD5** 寄存器中。模块由 **MD_MODE** 和 **MD_CONT** 寄存器控制。对 **MDU** 的任何计算都会覆盖其操作数。**MDU** 支持 5 种操作:32 位/16 位除法、16 位/16 位除法、乘法、移位和归一化。

表 18.1 乘法和除法单元(MDU)

SFR	描述	地址	复位值
AS_MD_CONT	ASU和MDU控制寄存器	E1H	10H
MD_CONT	MDU控制寄存器	DBH	00H
MD0	乘除法寄存器0	E2H	00H
MD1	乘除法寄存器1	E3H	00H
MD2	乘除法寄存器2	E4H	00H
MD3	乘除法寄存器3	E5H	00H
MD4	乘除法寄存器4	E6H	00H
MD5	乘除法寄存器5	E7H	00H

18.1. AS_MD_CONT (ASU 和 MDU 控制寄存器)

表 18.1.1 AS_MD_CONT (ASU 和 MDU 控制寄存器)

AS_MD_CONT								地址 = E1H	复位值 = 00010000B
ASU 和 MDU 控制寄存器									
位	----	----	----	MDUF	----	----	MDUS	ASUS	
7	6	5	4	3	2	1	0		
类型	X	X	X	R	X	X	R/W	R/W	
MDUF	MDU 完成标志位： 0 : MDU 忙。 1 : MDU 计算完成。								
MDUS	MDU 符号选择： 0 : 有符号计算。 1 : 无符号计算。								
ASUS	ASU 加减法选择： 0: 加法计算 1: 减法计算								

18.2. MD_CONT (MDU 控制寄存器)

表 18.2.1 MD_CONT (MDU 控制寄存器)

MD_CONT		地址 = DBH		复位值 = 00010000B			
MDU 控制寄存器							
位	MDEF	MDOV	SLR	SC[4:0]			
类型	7	6	5	4	3	2	1 0
	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
MDEF	MDU错误标志位: 指示一个错误执行的操作(当其中一个算术操作已被新操作重启或中断时)。						
MDOV	MDU溢出标志位: MDU操作发生溢出						
SLR	移位反向: 0: 向左移位 1: 向右移位						
SC[4:0]	移位计数器: 当设置为所有'0'时, 将选择归一化操作。归一化后, SC[4:0]包含执行的归一化移位的次数。 当至少置这些位中的一个为高时, 将选择移位操作。移位次数由写入SC[4:0]的数决定, 其中SC.4是MSB .						

18.2.1. MDEF

MDEF 错误标志表示操作执行不当 (当其中一个算术运算被新运算重新启动或中断时)。错误标志机制在对 MD0 的第一次写入操作时自动启用, 在第三阶段中在来自 MD3 (乘法或移位/范数) 或 MD5 (除法) 的最后读取指令时禁用。

错误标志在以下情况下设置:

在 MDU 操作的第二阶段 (重新启动或计算中断), 有对 MDx 寄存器 (MD0-MD5 和 MD_CONT 中的任何一个) 的写访问。在启用错误标志机制的 MDU 操作第二阶段, 有对其中一个 MDx 寄存器的读访问。在这种情况下, 设置了错误标志, 但计算不中断。只有在对 MD_CONT 寄存器进行读取访问后, 才会重置错误标志。错误标志是只读的。

18.2.2. MDOV

当出现以下情况之一时，会设置 MDOV 溢出标志：除以零；结果大于 FFFFH 的乘法运算；如果设置了 MD3 的 ('MD3.7'=1') 最高有效位然后开始归一化。

MDU 的任何不符合上述条件的操作都会清除溢出标志。请注意，溢出标志完全由硬件控制。它无法写入。

18.3. MD0 – MD5 (乘除法寄存器)

表 18.3.1 MD0 – MD5 (乘除法寄存器)

MD0		地址 = E2H								复位值 = 00000000B											
乘除法寄存器 0																					
MD0[7:0]																					
位																					
类型																					
7		6		5		4		3		2											
R/W		R/W		R/W		R/W		R/W		R/W											
1		0																			

MD1		地址 = E3H								复位值 = 00000000B											
乘除法寄存器 1																					
MD1[7:0]																					
位																					
类型																					
7		6		5		4		3		2											
R/W		R/W		R/W		R/W		R/W		R/W											
1		0																			

MD2		地址 = E4H								复位值 = 00000000B											
乘除法寄存器 2																					
MD2[7:0]																					
位																					
类型																					
7		6		5		4		3		2											
R/W		R/W		R/W		R/W		R/W		R/W											
1		0																			

MD3		地址 = E5H								复位值 = 00000000B											
乘除法寄存器 3																					
MD3[7:0]																					
位																					
类型																					
7		6		5		4		3		2											
R/W		R/W		R/W		R/W		R/W		R/W											
1		0																			

MD4		地址 = E6H								复位值 = 00000000B											
乘除法寄存器 4																					
MD4[7:0]																					
位																					
类型																					
7		6		5		4		3		2											
R/W		R/W		R/W		R/W		R/W		R/W											
1		0																			

MD5		地址 = E7H								复位值 = 00000000B											
乘除法寄存器 5																					
MD5[7:0]																					
位																					
类型																					
7		6		5		4		3		2											
R/W		R/W		R/W		R/W		R/W		R/W											
1		0																			

18.4. MDU 操作描述

MDU 的操作包括三个阶段

18.4.1. 加载 MDx 寄存器

MDU 必须执行的计算类型是由写入 **MDx** 寄存器的顺序来选择的。在任何情况下，对 **MD0** 的写入都是要做的第一个传输。接下来的写操作必须按照下表所示进行，以确定 **MDU** 操作。最后一次写操作将启动选定的操作。

表 18.4.1 加载 MDx 寄存器

操作	32 位/16 位 t	16 位/16 位	16 位 x 16 位	移位/归一化
首次写	MD0 被除数 低字节	MD0 被除数 低字节	MD0 被乘数 低字节	MD0 LSB
	MD1 被除数	MD1 被除数 高字节	MD4 乘数 低字节	MD1
	MD2 被除数		MD1 被乘数 高字节	MD2
	MD3 被除数 高字节			MD3 MSB
	MD4 除数 低字节	MD4 除数 低字节		
最后写	MD5 除数 高字节	MD5 除数 高字节	MD5 乘数 高字节	MD_CONT 开始转换

18.4.2. 执行运算

在计算过程中，**MDU** 与 **CPU** 并行工作。计算完成后，硬件将 **MDUF** 位设置为 1(**MDUF='1'**)。该标志位将在下次计算时被清除。

下表给出了每个算术运算的执行时间

表 18.4.2 执行运算

操作	时钟数	
32 位/16 位除法	17 时钟周期	
16 位/16 位除法	9 时钟周期	
乘法	11 时钟周期	
移位	最少3个时钟周期 (SC = 01H)	最大18个时钟周期(SC = 1FH)
归一化	最少4个时钟周期 (SC <= 01H)	最大19个时钟周期 (SC = 1FH)

18.4.3. 从 MDx 寄存器读取结果

读出序列的第一个“MDx”寄存器不是关键的，但最后读取的寄存器决定整个计算的结束。

表 18.4.3 从 MDx 寄存器读取结果

操作	32 位/16 位 t	16 位/16 位	16 位 x 16 位	移位/ 归一化
首先读	MD0 商 低字节	MD0 商 低字节	MD0 积 低字节	MD0 LSB
	MD1 商	MD1 商 高字节	MD1 积	MD1
	MD2 商		MD2 积	MD2
	MD3 商 高字节			
	MD4 余数 低字节	MD4 余数 低字节		
最后读	MD5 余数 高字节	MD5 余数 高字节	MD3 积 高字节	MD3 MSB

18.4.4. 移位

在移位操作中，存储在 **MD0** 到 **MD3** 寄存器的 32 位整数变量(**MD3** 寄存器为最高有效字节)被向左或向右移位指定的位数。**SLR** 位(**MD_CONT.5**)定义了移位方向，位 **SC[4:0]** (**MD_CONT.4** - **MD_CONT.0**)指定移位计数(不能为 0)。在移位操作中，右移时 0 进入 **MD3** 的左端，左移时 0 进入 **MD0** 的右端。

18.4.5. 归一化

存储在 **MD0** 到 **MD3** 寄存器的 32 位整数变量的所有前导零(**MD3** 寄存器为最高有效字节)将通过左移位操作删除。当 **MD3** 寄存器的 MSB(最高位)内容为“1”时，整个操作就完成了。在归一化之后，位 **SC[4:0]** (**MD_CONT.4** - **MD_CONT.0**)的内容为向左移位操作的次数。

19. 电机驱动引擎 (MDE)

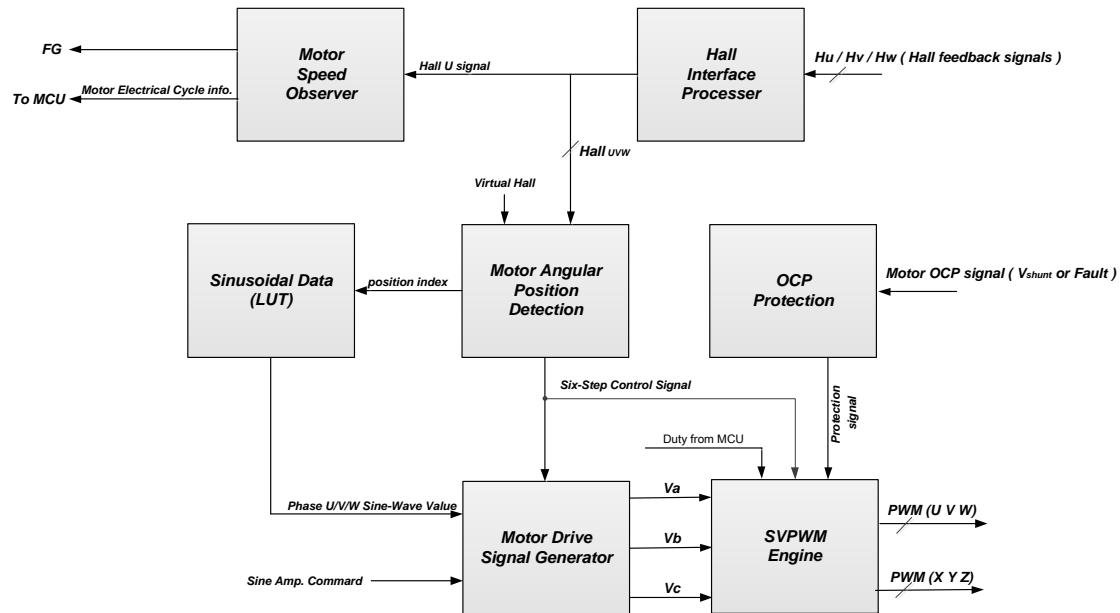


图 19.1 : MDE 架构

CGH061A 内建 MDE (电机驱动引擎)，提供电机弦波和方波控制驱动架构。如图 19.1 所示，其中包括霍尔接口处理器、电机速度观测器、电机角位置检测、正弦数据(LUT)、电机驱动信号发生器、SVPWM 引擎和 OCP 保护等 7 个控制模块。

首先，三相电机反馈的霍尔信号(Hu、Hv、Hw)经过霍尔接口处理器模块的去抖处理后，输出到电机速度观测器和电机角位置检测。电机速度观察模块计算电机速度。电机角位置检测对三相弦波和六步控制信号的位置指标进行估计。

在弦波控制驱动中，将三相弦波的电机角位置检测模块的位置指标输入到弦波数据(LUT)中。在对三相弦波进行查表后，将三相弦波值输出到电机信号发生器模块，进行三相弦波计算(Va, Vb 和 Vc)。在方波控制驱动器中，电机角位置检测模块根据霍尔状态产生六步控制信号，输出到电机信号发生器块。

最后一级进行 SVPWM 调制，输出 PWM_{UVW} 和 PWM_{XZY} 到电机频率转换电路。

OCP 保护块，当系统发生过流时，由硬件保护并关闭 6 个 PWM 信号。在接下来的章节中详细描述了每个模块的控制功能。

19.1. HALL 接口处理器

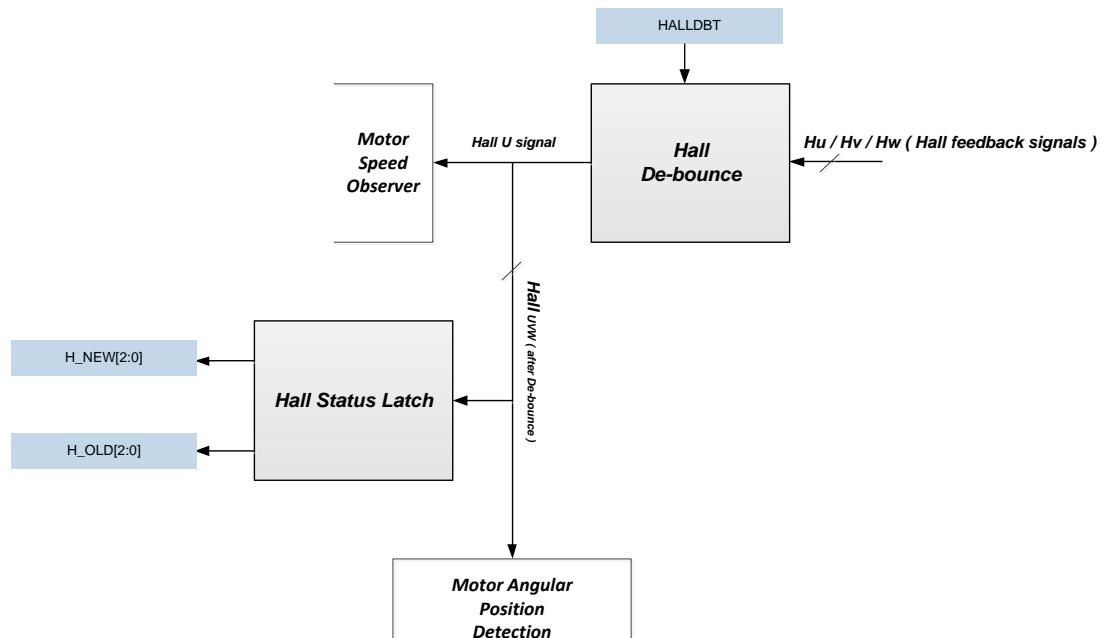


图 19.1.1 : Hall I/F 处理器架构

霍尔传感器安装在电机上。电机在运行时，会产生很大的噪声，导致霍尔反馈信号(Huvw)有很大的噪声。如果不进行滤波，将导致电机驱动的换相错误。

在霍尔接口处理器模块中，设计一个去抖电路来滤波三个霍尔信号。通过 HALLDAT(参见表 19.1.1)设置 Hu、Hv 和 Hw 的去抖时间，并设置霍尔去抖设置。设定时间为:1/3MHz X HALLDAT[5:0]。

HALLDAT								地址 = 9CH	复位值 = 00001110B
Hall 去抖时间寄存器									
位	-----	-----	HALLDAT[5:0]						
	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
HALLDAT 用来滤波 HALL 信号 去抖时间 = 1/3MHz X HALLDAT [5:0]									

表 19.1.1 : HALLDAT SFR 描述

Hu (去抖后) 与电机速度观测器模块连接，用于计算电机速度，Hu、Hv、Hw (去抖后) 与电机角位置检测模块连接，用于估计电机转子位置和六步控制信号。

在 HALL 接口处理器块中, 锁存当前和以前的 HALL 状态, 并将它们放入 HALLST 中(参见表 19.1.2), 供 MCU 读取和使用。

HALLST		地址 = 94H				复位值 = 00000000B			
Hall 状态寄存器									
位	----	H_OLD[2:0]			----	H_NEW[2:0]			
	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	X	R	R	R	X	R	R	R	
H_OLD[2:0]	Hall旧状态: [2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.								
H_NEW[2:0]	Hall新状态: [2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.								

表 19.1.2 : HALLST SFR 描述

19.2. 电机速度观测器

电机速度观测器向 MCU 提供电机电气周期(电机速度)信息, 用于电机速度闭环控制。电机速度观测器有一个内置计数器, 其输入信号是 HALLU。对 HALLU 从上升沿到上升沿的时间进行计数, 得到电机的电气周期(电机转速)信息。参见图 19.2.1。

首先, 在设置 HCKS 之后(参见表 19.2.1 MCONT1.HCKS SFR)根据电机转速范围, 选择观测器的时钟频率, 硬件开始计数电机电气周期的时间, MCU 可以从 ROTORSPEED SFR 开始计数(参见表 19.2.2 ROTORSPEED SFR)读取 16 位计数器值。在下一步, MCU 可以根据 ROTORSPEED SFR 进行速度闭环控制。时序图请参见图 19.2.2。

根据电机转速范围, ROTORSPEED SFR 读取的数值范围必须在 0x0200~0xFFFF 范围内, 避免控制异常;如果 ROTORSPEED SFR 读取的值不在 0x0200~0xFFFF 之间, 则需要修改 HCKS。此外, 如果 ROTORSPEED SFR 的值为 0xFFFF, 则表示电机可能旋转很慢或已经停止运行。此时, MOTOSTOP 的值(参见表 19.2.1 MCONT1.MOTOSTOP SFR)将为“1”。

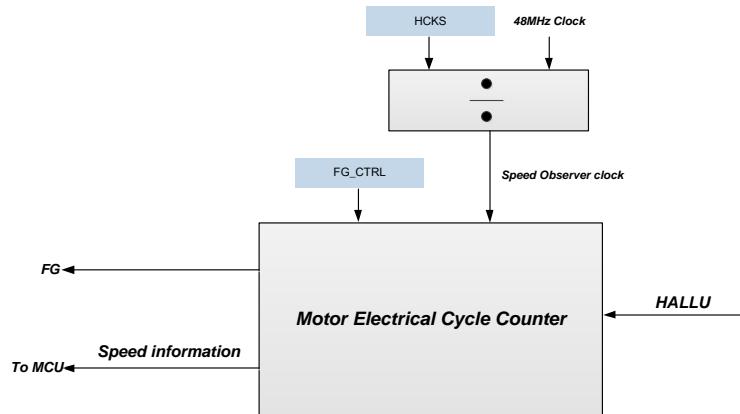


图 19.2.1 电机速度观测器架构

MCONT1		地址 = 9DH		复位值 = X0110000B																																											
电机控制住寄存器 1																																															
位	MOTOSTOP	HCKS[2:0]		HALLALS	DMS	MPWMA	AMDS																																								
<table border="1"> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr> <td>R</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>								7	6	5	4					R	R/W	R/W	R/W																												
7	6	5	4																																												
R	R/W	R/W	R/W																																												
MOTOSTOP 1 : 电机停止																																															
<table> <tr> <td>HCKS[2:0]</td><td colspan="2">Hall时钟选择 :</td><td colspan="5"></td></tr> <tr> <td></td><td colspan="2">000 : 48MHz/4</td><td colspan="5">100 : 48MHz/64</td></tr> <tr> <td></td><td colspan="2">001 : 48MHz/8</td><td colspan="5">101 : 48MHz/128</td></tr> <tr> <td></td><td colspan="2">010 : 48MHz/16</td><td colspan="5">110 : 48MHz/256</td></tr> <tr> <td></td><td colspan="2">011 : 48MHz/32</td><td colspan="5">111 : 48MHz/512</td></tr> </table>								HCKS[2:0]	Hall时钟选择 :								000 : 48MHz/4		100 : 48MHz/64						001 : 48MHz/8		101 : 48MHz/128						010 : 48MHz/16		110 : 48MHz/256						011 : 48MHz/32		111 : 48MHz/512				
HCKS[2:0]	Hall时钟选择 :																																														
	000 : 48MHz/4		100 : 48MHz/64																																												
	001 : 48MHz/8		101 : 48MHz/128																																												
	010 : 48MHz/16		110 : 48MHz/256																																												
	011 : 48MHz/32		111 : 48MHz/512																																												

表 19.2.1 MCONT1. HCKS 和 MOTOSTOP SFR

ROTORSPEEDH		地址 = 97H		复位值 = 11111111B																			
转子速度计数寄存器高字节																							
位	ROTORSPEED[15:8]																						
<table border="1"> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td></tr> </table>								7	6	5	4	3	2	1	0	R	R	R	R	R	R	R	R
7	6	5	4	3	2	1	0																
R	R	R	R	R	R	R	R																
ROTORSPEEDL		地址 = 96H		复位值 = 11111111B																			
转子速度计数寄存器低字节																							
位	ROTORSPEED[7:0]																						
<table border="1"> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td><td>R</td></tr> </table>								7	6	5	4	3	2	1	0	R	R	R	R	R	R	R	R
7	6	5	4	3	2	1	0																
R	R	R	R	R	R	R	R																

表 19.2.2 ROTORSPEED SFR (转子速度计数寄存器)

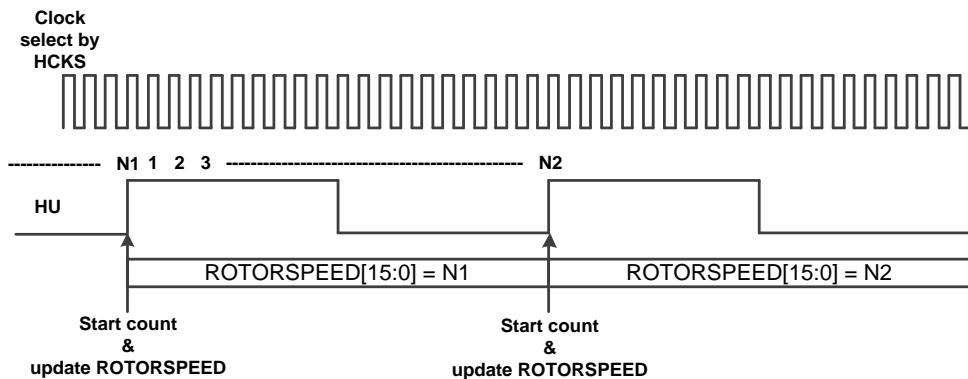


图 19.2.2 转子电气周期计数器

电机速度观测器除了提供电机电气周期(电机转速)信息外,还可以根据 FG_CTRL SFR 的设置(见表 19.2.3),在一个霍尔周期内输出固定的脉冲数,即可以作为频率发生器(FG)使用。当 FG_CTRL SFR 中的控制位为 FG_EN=1, FG10PT8P=0, FGPULSE_SEL=5 时, FG 输出波形图 19.2.3 所示。

FG_CTRL							地址 = C5H	复位值 = 0x00H					
频率发生器控制寄存器													
位	FG_EN	FG10PT8P	-----	-----	FGOUT_SEL	FGPULSE_SEL							
类型	7	6	5	4	3	2 1 0							
W	W	X	X	W	W								
FG_EN		FG 输出使能: 0: 关闭 1: 使能											
FG10PT8P		10 极 FG 转换成 8 极 FG: 0: 正常 1: 使能											
FGOUT_SEL		FG 输出引脚选择: 0: CH3 引脚输出 1: TX 引脚输出											
FGPULSE_SEL		FG 脉冲数目选择: FG10PT8P = 0 000: 1 脉冲 001: 2 脉冲 010: 4 脉冲 011: 5 脉冲 100: 8 脉冲 101: 12 脉冲 FG10PT8P = 1 4 脉冲/5 周期 8 脉冲/5 周期 16 脉冲/5 周期 20 脉冲/5 周期 32 脉冲/5 周期 48 脉冲/5 周期											

表 19.2.3 FG_CTRL SFR (频率发生器寄存器)

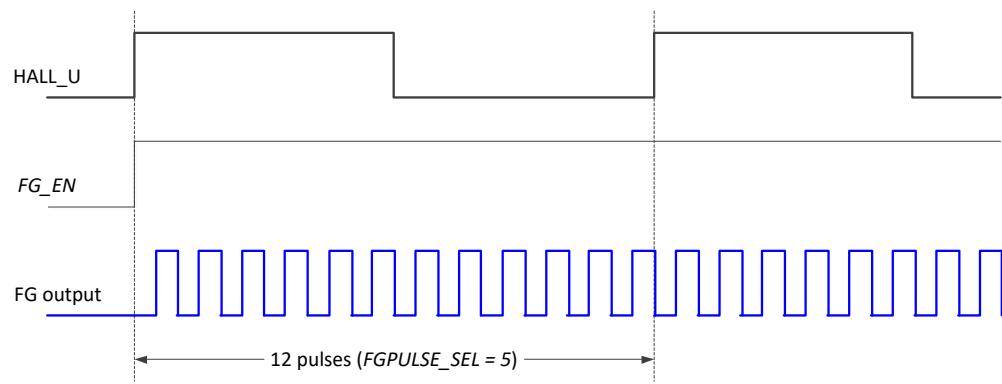


图 19.2.3 当 FG_EN=1, FG10PT8P=0, 并且 FGPULSE_SEL=5 时 FG 输出

19.3. 电机角位置检测

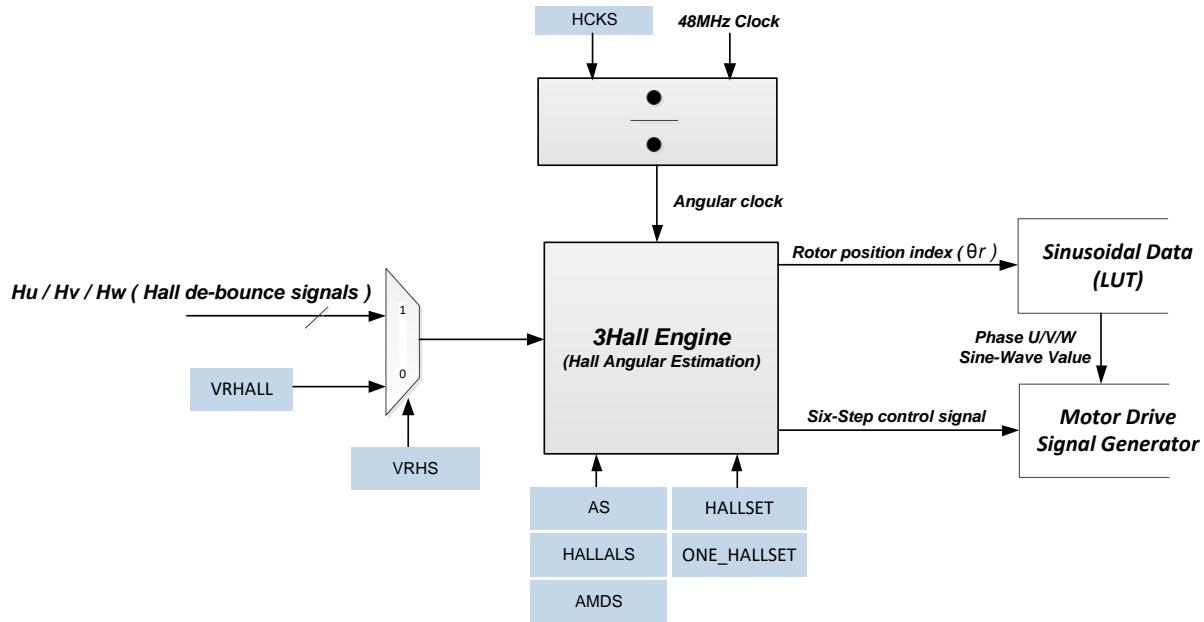


图 19.3.1 电机角位置架构

电机角位置检测模块内置 3 Hall 引擎，根据霍尔输入信号估计转子位置指数和六步控制信号。它的输入信号可以通过 VRHS 进行选择。当 VRHS=0 时(参见表 19.3.1)，其 3Hall 引擎输入信号为实霍尔(即外部霍尔信号输入)。否则，VRHS=1，则输入信号为 VRHALL SFR(参见表 19.3.2)。

MCONT2								地址 = A2H		复位值 = 00000000B	
电机控制寄存器 2											
位 类型	-----	-----	-----	-----	-----	VRHS	AOCPS	-----			
	7	6	5	4	3	2	1	0			
VRHS Virtual Hall select :											
0 : Real Hall. (HALL U, HALL V, HALL W) 1 : Virtual Hall.											

表 19.3.1 VRHS SFR

VRHALL								地址 = D9H		复位值 = 00000101B	
Virtual Hall Register											
位 类型	-----	-----	-----	-----	-----	-----	VRH[2:0]	-----	-----		
	7	6	5	4	3	2	1	0			
VRH[2:0] Virtual Hall value. VRH.2 is Virtual HALL U. VRH.1 is Virtual HALL V. VRH.0 is Virtual HALL W.											

表 19.3.2 VRHALL SFR

首先, 设置 HCKS 后(表 19.3.3 MCONT1.HCKS SFR)根据电机转速范围, 选择角度估计的时钟频率, 硬件开始计数电机角步长时间, 1 角步长为 0.9375° (384 步/ 360°), 根据电机转速范围, 设置合适的 HCKS 可以计数每个角步长以具有最佳分辨率。

霍尔传感器有两种安装方式:霍尔信号对齐线电压或对齐相电压。

霍尔对齐选择 HALLALS = 0(参见表 19.3.3), 霍尔信号与线电压对齐, HALLALS = 1 时, 霍尔信号与相电压对齐。

MCONT1		地址 = 9DH		复位值 = X0110000B							
电机控制寄存器 1											
位	MOTOSTOP	HCKS[2:0]		HALLALS	DMS	MPWMA	AMDS				
类型	7	6	5	4	3	2	1				
	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W				
HCKS[2:0] Hall时钟选择:											
000 : 48MHz/4				100 : 48MHz/64							
001 : 48MHz/8				101 : 48MHz/128							
010 : 48MHz/16				110 : 48MHz/256							
011 : 48MHz/32				111 : 48MHz/512							
HALLALS Hall对齐选择:											
0: 线电压(线到线)											
1: 相电压											
AMDS 自动模式方向选择:											
0: 当 MPWMA = '1', 驱动方向是正转.											
1: 当 MPWMA = '1', 驱动方向是反转											

表 19.3.3 MCONT1.HCKS / HALLALS / AMDS SFR

CGH061A 必须将正向 HALL 序列设置到 HALLSET SFR，这样 CGH061A 才能自动产生驱动其电机所需的信号。HALLALS = 0 时，图 19.3.2 和图 19.3.3 为 HALLSET(请参见表 19.3.4)

图 19.3.3, HALLALS = 1 时，霍尔信号与相电压对齐，相到相电压顺序为 V_{uv} 超前 V_{vw} 120 度， V_{vw} 超前 V_{wu} 120 度。(正向方向在 CGH061A 中定义)。如图所示，霍尔信号正向顺序为 5 4 6 2 3 1 1，依次填充 HALLSET1_1、HALLSET1_2、HALLSET2_1、HALLSET2_2、HALLSET3_1、HALLSET3_2。

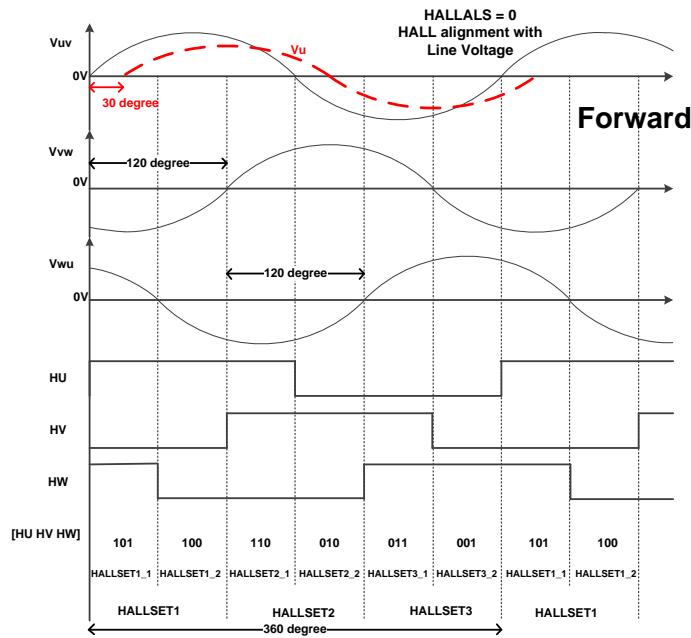


图 19.3.2 HALLSET (Hall 设置寄存器 1, 2, 3)

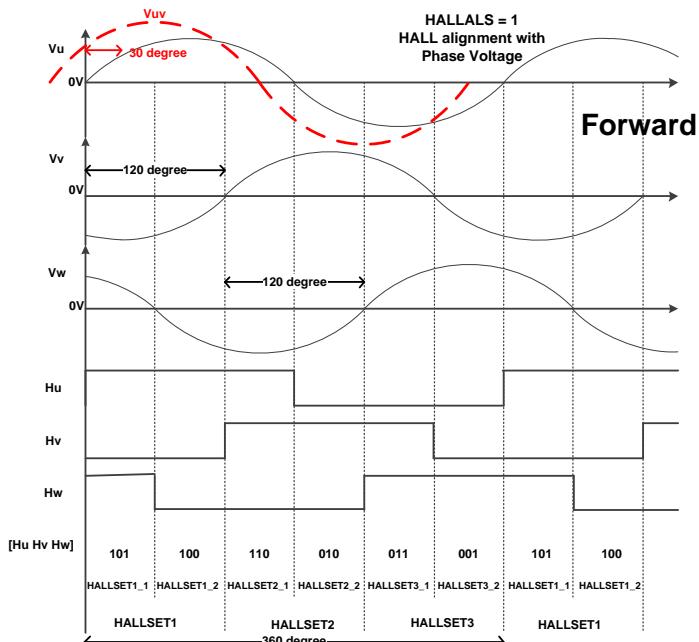


图 19.3.3 Hall 信号对齐相电压

AS(见表 19.3.5)为超前角设置, AS 分辨率为 0.9375° /位, AS 设置范围为 $-59.0625^\circ \sim 59.0625^\circ$

当 MWPMA = '1'(自动模式)时, AS 处于活动状态。

MDE 提供电机反向设置, 只需设置 AMDS(见表 19.3.3)即可反转电机。

HALLSET1 (SYNC) 地址 = 91H 复位值 = 01000101B							
Hall 设置寄存器 1							
----- HALLSET1_2[2:0] -----				----- HALLSET1_1[2:0] -----			
位 类型	7 X	6 R/W	5 R/W	4 R/W	3 X	2 R/W	1 R/W
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							
HALLSET2 (SYNC) 地址 = 92H 复位值 = 00100110B							
Hall 设置寄存器 2							
位 类型	7 X	6 R/W	5 R/W	4 R/W	3 X	2 R/W	1 R/W
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							
HALLSET3 (SYNC) 地址 = 93H 复位值 = 00010011B							
Hall 设置寄存器 3							
位 类型	7 X	6 R/W	5 R/W	4 R/W	3 X	2 R/W	1 R/W
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							

表 19.3.4 HALLSET123 SFR

AS (SYNC) 地址 = 8FH 复位值 = 00000000B							
角度偏移控制寄存器							
AS_LS ----- AS_VALUE[5:0]				-----			
位 类型	7 R/W	6 X	5 R/W	4 R/W	3 R/W	2 R/W	1 R/W
AS_LS 角度偏移选择:							
0 : $0^\circ \sim 59.0625^\circ$ = 0~63(AS_VALUE)							
1 : $0^\circ \sim -59.0625^\circ$ = 0~-63(AS_VALUE)							

表 19.3.5 AS SFR

3Hall 引擎的主要功能是估计 U、V、W 相转子位置指数(θr)。3Hall 引擎主要根据 3 霍尔信号状态和当前速度，结合 AS、HALLALS 和 AMDS 的设置，生成 U、V、W 相转子位置指数(θr)，然后通过查表正弦数据(LUT)块生成正弦数据。此外，为了降低外部 PCB 成本，3Hall 引擎还支持观察单个霍尔信号(Hall_U)的状态和当前速度。通过 ONE_HALLSET 的附加设置(参见表 19.3.6)，还可以生成 U、V、W 相转子位置指标(θr)。

ONE_HALLSET		地址 = 95H				复位值 = 0000_0000B			
单 Hall 设置寄存器(当 SFR IMPMISC_KEY = 0xa5)									
位 类型	STA_ZONE_EN	3TO1_RUN	-----	-----	1HALL_ONLY	-----	-----	-----	ZONE[2:0]
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	W	W	X	X	W	W	W	W	
STA_ZONE_EN	Hall U 上升沿开始区域设置使能(用于 3-Hall 启动 1-Hall 转动或单 Hall 方案) 0 : 1-hall 运行时，硬件设置 Hall U 上升沿开始区域 1 : 1-hall 运行时，软件件设置 Hall U 上升沿开始区域								
3TO1_RUN	3-Hall 启动 1-Hall 转动使能 0 : 3-Hall 转动或 1-Hall 启动及转动 1 : 3-Hall 启动 1-Hall 转动								
1HALL_ONLY	使能仅单 Hall (仅 Hall U 用于单 Hall 转动) 0 : 禁止仅单 Hall 1 : 使能仅单 Hall								
ZONE	Hall U 上升沿开始区域 (当 STA_ZONE_EN =1) 000: Hall U 上升沿开始在 ZONE0 (HALLSET1_1)，开始角度是 0 001: Hall U 上升沿开始在 ZONE1 (HALLSET1_2)，开始角度是 64 010: Hall U 上升沿开始在 ZONE2 (HALLSET2_1)，开始角度是 128 011: Hall U 上升沿开始在 ZONE3 (HALLSET2_2)，开始角度是 192 100: Hall U 上升沿开始在 ZONE4 (HALLSET3_1)，开始角度是 256 101: Hall U 上升沿开始在 ZONE5 (HALLSET3_2)，开始角度是 320								

表 19.3.6 ONE_HALLSET SFR

单个霍尔操作的使用可以通过 ONE_HALLSET SFR 中的三个位 STA_ZONE_EN, 3TO1_RUN 和 1HALL_ONLY 以及与 Hall_U 上升沿对齐的区域(由 HALL_SET 决定)来设置。如图 19.3.4 所示，当 Hall_U 的上升沿与 ZONE1 对齐时，如果想先用 **3 Hall 启动，再用 1 Hall 转动**，则应将 ONE_HALLSET SFR 设置为 0x41。

若采用 **1 hall 方案**，即软件规划启动程序配合硬件自动计算转子位置指标;当转子启动时，您想切换到硬件支持的 1Hall 全自动辅助转子旋转，在执行 1Hall 启动程序后，将 ONE_HALLSET SFR 设置为 0x89 (Hall_U 上升沿对齐在 ZONE1)，这意味着 MDE 将接管 1 Hall 自动转动程序。

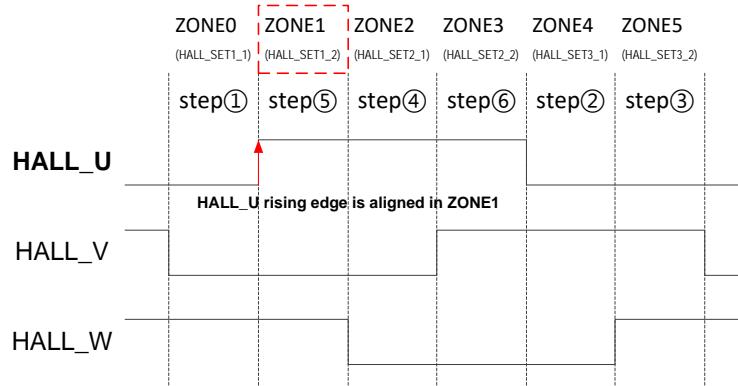


图 19.3.4 Hall_U 上升沿对齐在 ZONE1.

19.4. 正弦数据 (LUT)

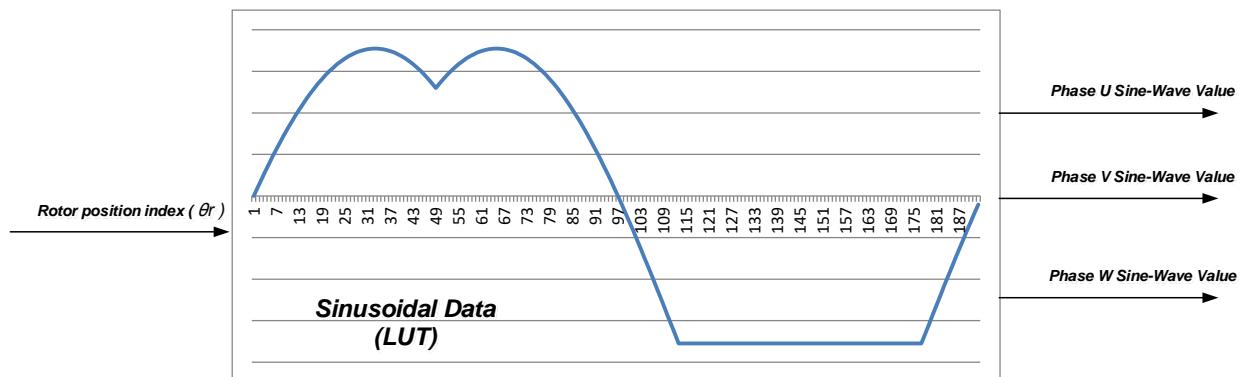


图 19.4.1：正弦数据(LUT) 架构

正弦数据(LUT)模块具有内置的三相 SVPWM 查找表。输入信号为电机角位置检测块估计的 U,V,W 相转子位置指数(θ r)。查表后，将三相正弦波值输出到电机信号发生器模块进行三相正弦波计算。

19.5. 电机驱动信号发生器

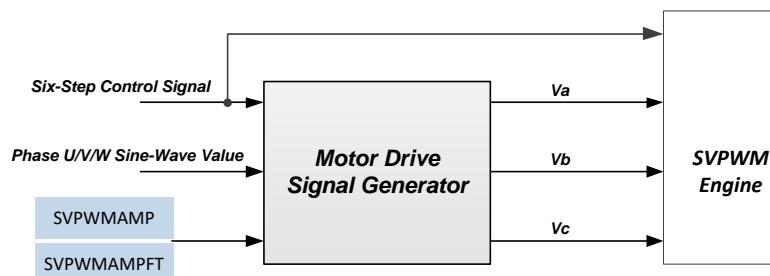


图 19.5.1：电机驱动信号发生器架构

电机驱动信号发生器块设置 SVPWMAMP 和 SVPWMAMPFT SFR(见表 19.5.1)，根据电机驱动所需的转速改变三相正弦波的幅值。相应的正弦波值由正弦数据(LUT)模块查表确定

通过对 SVPWMAMP 和 SVPWMAMPFT 和相位 U V W 正弦波值的运算，得到输出电压值 V_a、V_b 和 V_c，并提供给 SVPWM 引擎模块进行 SVPWM 调制。

CGH061A 的 SVPWM 有七段和五段两种模式(参见 19.6.2 节)SVPWM。SVPWMAMP 的设置范围为 0 ~ MPWM_CYC/2。该值越大，其输出的三相电压也越大。

SVPWMAMPFT 是 SVPWMAMP 的微调。其功能介于 SVPWMAMP 的两个层次之间。它可以有 8 级微调，以实现准确的速度控制。

SVPWMAMPH(SYNC)								地址 = C4H	复位值 = 00000000B
SVPWM 振幅寄存器高字节									
位	----	----	----	----	----	----	----	SVPWMAMP[10:8]	
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
X	X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W	
SVPWMAMPL(SYNC)								地址 = C3H	复位值 = 00000000B
SVPWM 振幅寄存器低字节									
位	SVPWMAMP[7:0]								
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
SVPWMAMPFT								地址 = DAH	复位值 = 00000000B
SVPWM 振幅微调寄存器									
位	----	----	----	----	----	----	----	SVPWMAMPFT[2:0]	
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
X	X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W	

表 19.5.1 SVPWMAMP 和 SVPWMAMPFT SFR

19.6. SVPWM 引擎

19.6.1. SVPWM 引擎架构

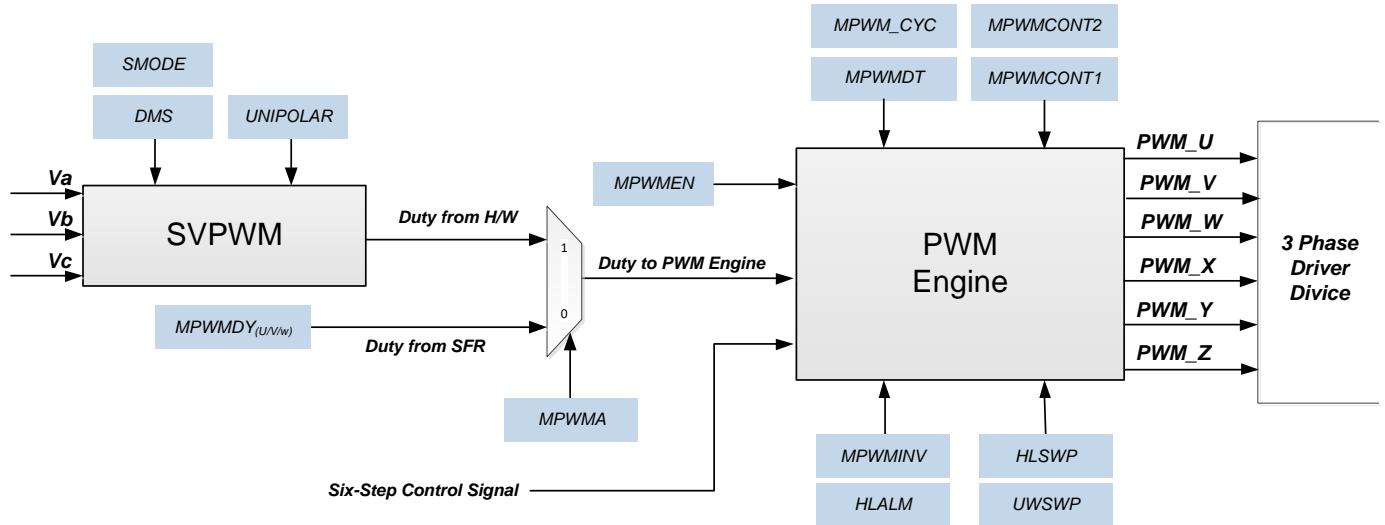


图 19.6.1 : SVPWM 引擎模块架构

19.6.2. SVPWM 电流驱动

电机正弦驱动是基于向转子位置的每个电机绕组提供正弦电流变化。相对于相应的 Hall 传感器，这些电流相互相移 120° 。在无刷直流电机控制中，所使用的驱动信号需要随电机的速度和位置而变化的可变电压。这种可变电压是使用 PWM 技术施加的。通过 PWM 引擎为 MOSFET 逆变器提供正弦波的 PWM 信号。在这个应用中，正弦电流驱动应用了从空间矢量脉宽调制(SVPWM)技术中提取的数据。

SVPWM 方法是一种基于矢量的方案，用于三相系统，如电机控制应用。SVPWM 不是从每个电机端子相对于地的驱动信号产生纯正弦波形，而是在两个端子之间产生三个正弦线对线电压(差分电压)。创建一个空间矢量表示，其中单位矢量之间的间隔为 60.0° ，对应于电气周期中的每个状态，如图 19.6.2 所示。每个期望的电压可以通过添加由 000 和 111 逻辑状态(位于原点)表示的两个相邻的活动向量和零向量的分量来模拟。由此产生的期望电压由操控外设 PWM 占空比表示。

表 19.6.1 给出了每个扇区 PWM 开关时间的公式。一旦确定了近似的角位置，就计算出对应的矢量大小，相对于相邻的电压空间矢量和零矢量 T_0 , T_1 和 T_2 表示一个周期内的传导时间。

扇区	开关时间公式
1	$PWM1 = T1 + T2 + T0/2$ $PWM2 = T2 + T0/2$ $PWM3 = T0/2$
2	$PWM1 = T1 + T0/2$ $PWM2 = T1 + T2 + T0/2$ $PWM3 = T0/2$
3	$PWM1 = T0/2$ $PWM2 = T1 + T2 + T0/2$ $PWM3 = T2 + T0/2$
4	$PWM1 = T0/2 P$ $PWM2 = T1 + T0/2$ $PWM3 = T1 + T2 + T0/2$
5	$PWM1 = T2 + T0/2$ $PWM2 = T0/2$ $PWM3 = T1 + T2 + T0/2$
6	$PWM1 = T1 + T2 + T0/2$ $PWM2 = T0/2$ $PWM3 = T1 + T0/2$

表 19.6.1 每个扇区 PWM 开关时间公式

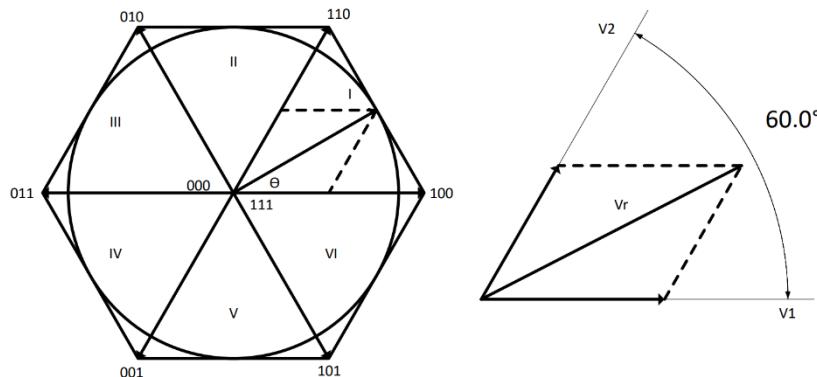


图 19.6.2 : SVPWM Representation in an Orthogonal Plane

SVPWM 的近似 PWM 输出，相对于它的角位置，在图 19.6.3 中绘制。由于 SVPWM 的三次谐波注入，产生的波形具有鞍形。每个 PWM 输出相互移位 120° 。角度位置从 360° 缩放到 384° ，以便在应用中更方便地实现。

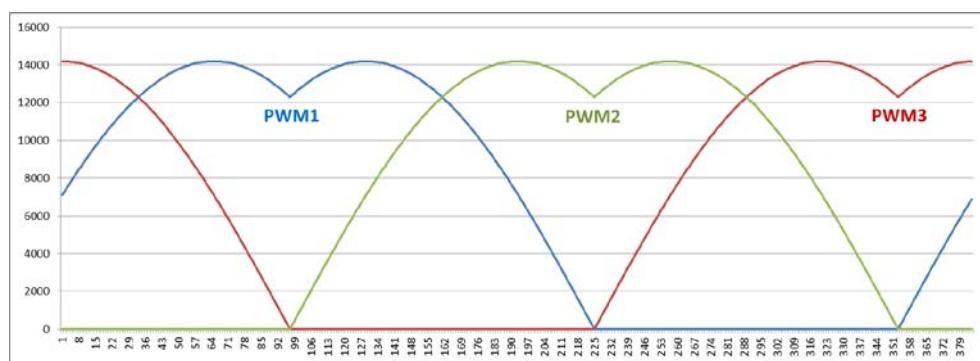


图 19.6.3 : SVPWM 电压波形

CGH061A 提供了两种 SVPWM，分别是七段 SVPWM(见图 19.6.4)和五段 SVPWM(见图 19.6.5)。七段 SVPWM 电流波形平滑，谐波干扰小。五段 SVPWM 减少了开关损耗，因为它的三相中的每一个都有三分之一周期不做开关。在正弦波驱动中，可以使用 SMODE 将 SVPWM 模式设置为七段 SVPWM 或五段 SVPWM(见表 19.6.2)。

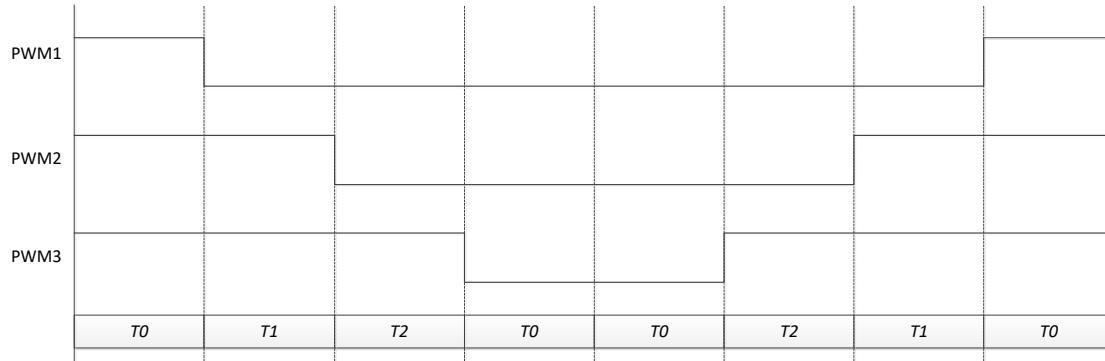


图 19.6.4：七段 SVPWM 输出电平

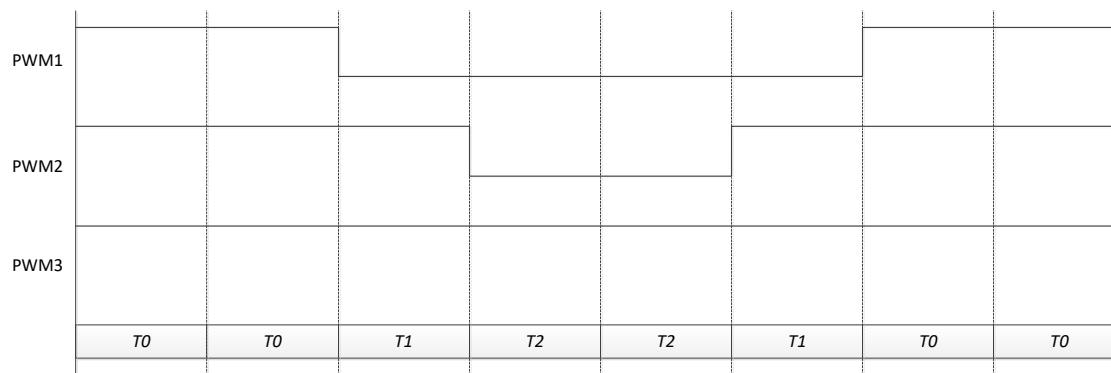


图 19.6.5：五段 SVPWM 输出电平

IMPMISC_FUN								地址 = AFH	复位值 = 00010000B
改进多项功能设置寄存器(当 SFR IMPMISC_KEY = 0xa5)									
位	SMODE	CSHC	SIN_USER	MINDUTY_EN	UNIPOLAR	HLALM	HLSWP	UWSWP	
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	W	W	X	W	W	W	W	W	
SMODE SVPWM模式 (当MCONT1.DMS = 1) :									
0 : 7段SVPWM									
1 : 5段SVPWM									

表 19.6.2 : IMPMISC_FUN SMODE SFR

19.6.3. 电机 PWM 输出设置

电机 PWM 引擎基于 MPWMEN(见表 19.6.3)来激活 PWM 计数器, 当 MPWMEN = 1 时, 电机 PWM 输出(U, V, W, X, Y, Z)。

MPWMA(见表 19.6.4)可以选择电机 PWM 的占空比输入源。当 MPWMA = 0 时, 电机 PWM 根据 MPWMDY(U/V/W)确定 PWM 占空比(见表 19.6.5), 输出 PWM 信号。

MPWMA = 1 时, 计算出的 Va、Vb 和 Vc 的 PWM 占空比值直接输入到 SVPWM 引擎进行 PWM 调制。

CGH061A 支持弦波和方波驱动模式。简单地设置 DMS(见表 19.6.4)来切换弦波或方波模式。当 DMS = 0 时, 为方波驱动模式。反之, DMS = 1 为弦波驱动模式。

MCONT3								地址 = ACH	复位值 = 00000011B
电机控制寄存器 3									
位	MPWMEN	----		ERS_MASK	----	I_SHORT[2:0]			
类型									
7	6	5	4	3	2	1	0		
R/W	X	X	W	X	R/W	R/W	R/W		
MPWMEN MPWM定时器使能:									
0: 停止									
1: 运行									

表 19.6.3 : MCONT3. MPWMEN SFR (NHOL=1)

MCONT1								地址 = 9DH	复位值 = X0110000B
电机控制寄存器 1									
位	MOTOSTOP	HCKS[2:0]		HALLALS	DMS	MPWMA	AMDS		
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
DMS 驱动模式选择 :									
0: 120°方波									
1: 弦波									
MPWMA MPWM 自动模式:									
0: 禁止. (软件控制)									
1: 使能. (MDE 控制)									

表 19.6.4 : MCONT1. DMS & MPWMA SFR

MPWMDYUH (SYNC) 地址 = A6H 复位值 = 00000111B																															
电机 PWM 占空比寄存器 U 相高字节 (U 相)																															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>MPWMDYU[10:8]</th><th></th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </tbody> </table>								----	----	----	----	----	----	MPWMDYU[10:8]		7	6	5	4	3	2	1	0	X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W
----	----	----	----	----	----	MPWMDYU[10:8]																									
7	6	5	4	3	2	1	0																								
X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W																								
MPWMDYUL (SYNC) 地址 = A5H 复位值 = 11111111B																															
电机 PWM 占空比寄存器 U 相低字节 (U 相)																															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>MPWMDYU[7:0]</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th></th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </tbody> </table>								MPWMDYU[7:0]	----	----	----	----	----	----		7	6	5	4	3	2	1	0	R/W							
MPWMDYU[7:0]	----	----	----	----	----	----																									
7	6	5	4	3	2	1	0																								
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W																								
MPWMDYVH (SYNC) 地址 = ABH 复位值 = 00000111B																															
电机 PWM 占空比寄存器 V 相高字节 (V 相)																															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>MPWMDYV[10:8]</th><th></th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </tbody> </table>								----	----	----	----	----	----	MPWMDYV[10:8]		7	6	5	4	3	2	1	0	X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W
----	----	----	----	----	----	MPWMDYV[10:8]																									
7	6	5	4	3	2	1	0																								
X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W																								
MPWMDYVL (SYNC) 地址 = AAH 复位值 = 11111111B																															
电机 PWM 占空比寄存器 V 相低字节 (V 相)																															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>MPWMDYV[7:0]</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th></th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </tbody> </table>								MPWMDYV[7:0]	----	----	----	----	----	----		7	6	5	4	3	2	1	0	R/W							
MPWMDYV[7:0]	----	----	----	----	----	----																									
7	6	5	4	3	2	1	0																								
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W																								
MPWMDYWH (SYNC) 地址 = AEH 复位值 = 00000111B																															
电机 PWM 占空比寄存器 W 相高字节 (W 相)																															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>MPWMDYW[10:8]</th><th></th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>X</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </tbody> </table>								----	----	----	----	----	----	MPWMDYW[10:8]		7	6	5	4	3	2	1	0	X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W
----	----	----	----	----	----	MPWMDYW[10:8]																									
7	6	5	4	3	2	1	0																								
X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W																								
MPWMDYWL (SYNC) 地址 = ADH 复位值 = 11111111B																															
电机 PWM 占空比寄存器 W 相低字节 (W 相)																															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>MPWMDYW[7:0]</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th>----</th><th></th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </tbody> </table>								MPWMDYW[7:0]	----	----	----	----	----	----		7	6	5	4	3	2	1	0	R/W							
MPWMDYW[7:0]	----	----	----	----	----	----																									
7	6	5	4	3	2	1	0																								
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W																								

表 19.6.5 : MPWMDY_(U/V/W) SFR

在方波驱动模式下, CGH061A 提供单极 PWM 开关技术, 以减少使用 MOSFET 开关时的静态功率损耗。单极 PWM 开关是指当下端开关 PWM 时, 上端将互补的 PWM 信号切换到下端。因此, 在单极 PWM 开关时, 在互补的上下 PWM 信号中引入死区时间插入(见图 19.6.6)。当处于方波驱动模式并设置 UNIPOLAR = 1 时, 它启用单极 PWM 开关(参见表 19.6.6)。需要注意的是, 在使能单极 PWM 开关之前, 还必须设置 PWM 输出模式:高侧 PWM (U, V, W)为“Active High”, 低侧 PWM (X, Y, Z)为 “Active Low” (见表 19.6.8)。

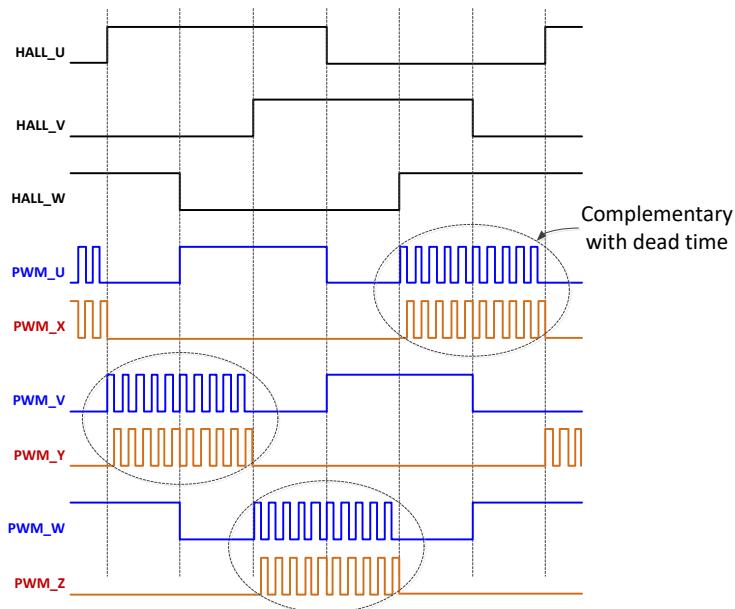


图 19.6.6：单极 PWM 开关

IMPMISC_FUN								地址 = AFH	复位值 = 00010000B
改进多项功能设置寄存器(当 SFR IMPMISC_KEY = 0xa5)									
位	SMODE	CSHC	SIN_USER	MINDUTY_EN	UNIPOLAR	HLALM	HLSWP	UWSWP	
类型	W	W	X	W	W	W	W	W	
UNIPOLAR 使能单极PWM开关 (当MCONT1.DMS = 0) :									
0 : 禁止单极PWM开关 1 : 使能单极PWM开关									

表 19.6.6 : IMPMISC_FUN UNIPOLAR SFR

电机 PWM 周期根据 MPWM_CYC(见表 19.6.7)设定值。电机 PWM 计数器的基频为 48MHz。计数器计数到 MPWM_CYC, 然后计数到 0(见图 19.6.7)。因此, MPWM_CYC 设置的值决定了电机 PWM 的频率。例如:MPWM_CYC = 1250, 电机 PWM 周期= $1250 \times 2 \times 1/(48MHz) = 52.08\mu s$, 电机 PWM 频率为 19.2KHz。

MPWM_CYC_H (SYNC) 地址 = A4H 复位值 = 00000000B							
电机 PWM 最大寄存器高字节							
位 类型	----	----	----	----	----	MPWM_CYC[10:8]	
	7	6	5	4	3	2	1 0
	X	X	X	X	X	R/W	R/W R/W
MPWM_CYC_L (SYNC) 地址 = A3H 复位值 = 00000010B							
电机 PWM 最大寄存器低字节							
位 类型	MPWM_CYC[7:0]						
	7	6	5	4	3	2	1 0
	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W R/W

表 19.6.7 : MPWM_CYC SFR 描述

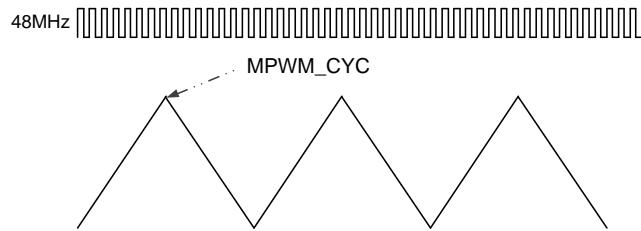


图 19.6.7 : 电机 PWM 是向上向下定时器 r

电机 PWM 输出(U、V、W、X、Y、Z)有 4 种模式可设置。高侧 PWM (U、V、W)可通过 MPWMCONT1 设置(见表 19.6.8)，低侧 PWM (X、Y、Z)可通过 MPWMCONT2 设置(见表 19.6.8)，4 种模式分别为“Force Low”、“Force High”、“Force Low”、“Active High”和“Active Low”。

MPWMCONT1 (SYNC) 地址 = B1H 复位值 = 00000000B							
MPWM 控制寄存器 1							
位 类型	----	----	PWMW[1:0]	PWMV[1:0]	PWMU[1:0]		
	7	6	5 4	3 2	1 0		
	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
PWMW W相高侧 (W)输出模式选择:							
00 : 强制低电平							
01 : 强制高电平							
10 : 高电平有效							
11 : 低电平有效							
PWMV V相 高侧 (V)输出模式选择:							
00 : 强制低电平							
01 : 强制高电平							
10 : 高电平有效							
11 : 低电平有效							
PWMU U相 高侧 (U)输出模式选择:							
00 : 强制低电平							
01 : 强制高电平							
10 : 高电平有效							
11 : 低电平有效							
MPWMCONT2 (SYNC) 地址 = B2H 复位值 = 00000000B							
MPWM 控制寄存器 2							
位	----	----	PWMZ[1:0]	PWMY[1:0]	PWMX[1:0]		
	7	6	5 4	3 2	1 0		

类型	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
PWMZ	W相 低侧 (Z)输出模式选择:							
	00 : 强制低电平							
	01 : 强制高电平							
	10 : 高电平有效							
	11 : 低电平有效							
PWMY	V相 低侧 (Y)输出模式选择:							
	00 : 强制低电平							
	01 : 强制高电平							
	10 : 高电平有效							
	11 : 低电平有效							
PWMX	U相 低侧 (X)输出模式选择:							
	00 : 强制低电平							
	01 : 强制高电平							
	10 : 高电平有效							
	11 : 低电平有效							

表 19.6.8 : MPWMCONT1/2 SFR 描述

MPWMMDT(见表19.6.9)带死区补偿PWM输出用于防止高侧和低侧功率器件之间的短路。死区时间设置示例:若 MPWMMDT = 100, 则死区时间 = $100 \times (1 / 48MHz) = 2.08\mu s$ 。

MPWMMDT (SYNC)								地址 = A7H	复位值 = 00000000B
电机 PWM 死区时间寄存器								MPWMMDT[7:0]	
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	R/W								

表 19.6.9 : MPWMMDT SFR 描述

通过 MPWMINV(见表 18.6.10)设置, 电机 U、V、W、X、Y、Z PWM 输出支持反相功能, 即对上一级输出的 PWM 输出信号进行反相操作。

MPWMINV(SYNC)		地址 = B3H		复位值 = 00000000B			
MPWM 反相选择寄存器		ZINV	WINV	YINV	VINV	XINV	UINV
位	类型	7	6	5	4	3	2
		X	X	R/W	R/W	R/W	R/W
ZINV	低侧 PWM Z输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
WINV	高侧 PWM W输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
YINV	低侧 PWM Y输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
VINV	高侧 PWM V输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
XINV	低侧 PWM X输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
UINV	高侧 PWM U输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						

表 19.6.10 : MPWMINV SFR 描述

图 19.6.8 给出了同时设置 MPWMCONT1、MPWMCONT2、MPWMINV 和 MPWMDT 时，电机 PWM 输出的波形。

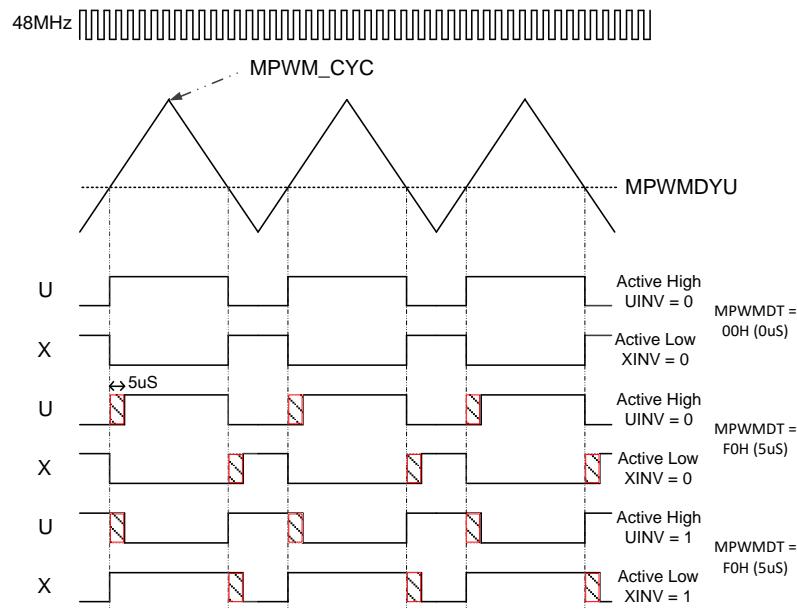


图 19.6.8：带死区时间 PWM 输出和 PWM 模式

为了连接三相栅极驱动器并优化 PCB 布局考虑，电机 PWM 输出(U, V, W, X, Y, Z)具有交换功能，可以通过 HLALM, HLSWP, UWSWP 执行(见表 19.6.10)。交换的组合如图 19.6.9 所示。

IMPMISC_FUN								地址 = AFH	复位值 = 00010000B
改进多项功能设置寄存器(当 SFR IMPMISC_KEY = 0xa5)									
位	SMODE	CSHC	SIN_USER	MINDUTY_EN	UNIPOLAR	HLALM	HLSWP	UWSWP	
类型	W	W	X	W	3	2	1	0	
HLALM PWM 高/低侧对齐:									
0 : PWM_U, PWM_X, PWM_V, PWM_Y, PWM_W, PWM_Z									
1 : PWM_U, PWM_V, PWM_W, PWM_X, PWM_Y, PWM_Z									
HLSWP PWM高/低侧交换									
0 : PWM_U, PWM_X, PWM_V, PWM_Y, PWM_W, PWM_Z									
1 : PWM_X, PWM_U, PWM_Y, PWM_V, PWM_Z, PWM_W									
UWSWP PWM_U/PWM_X和PWM_W/PWM_Z交换									
0 : PWM_U, PWM_X, PWM_V, PWM_Y, PWM_W, PWM_Z									
1 : PWM_W, PWM_Z, PWM_V, PWM_Y, PWM_U, PWM_X									

表 19.6.10 : IMPMISC_FUN HLALM, HLSWP, 和 UWSWP SFR

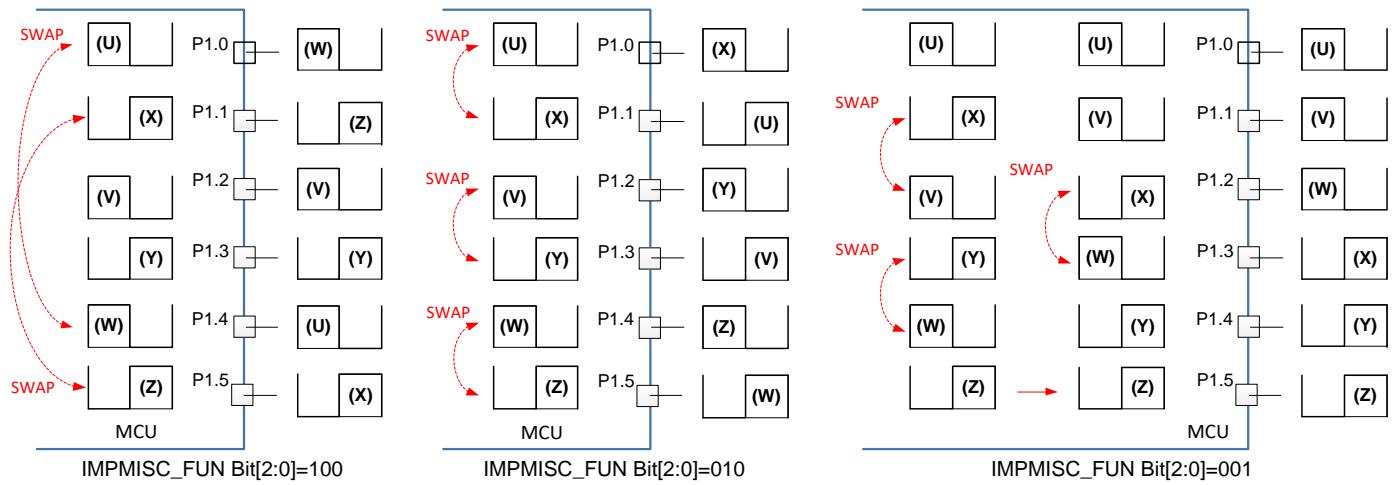


图 19.6.9 : PWM 引脚交换

19.7. OCP 保护(过流保护)

19.7.1. OCP 模块架构

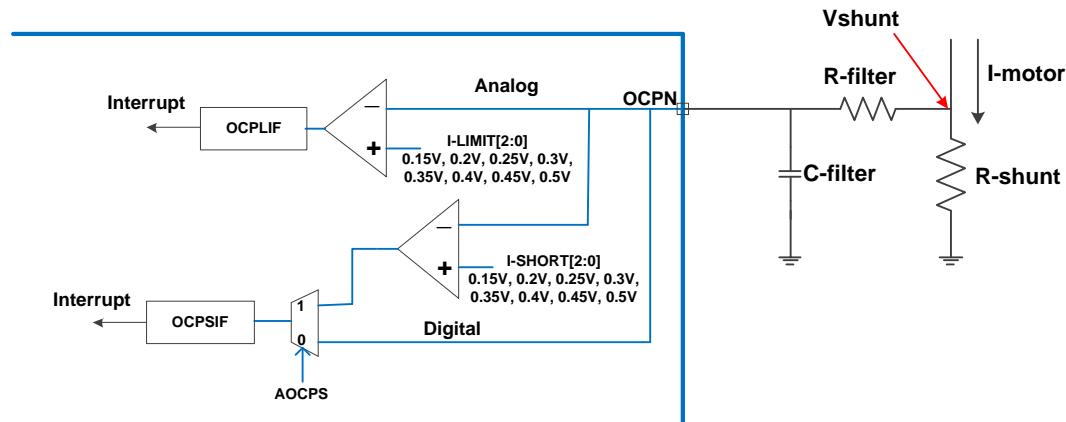


图 19.7.1 : OCP 模块架构

19.7.2. OCP 模块描述和设置

CGH061A 内嵌 H/W 过流保护电路, 支持模拟和数字 OCP 两种模式, 当 AOCPS = 1(见表 19.7.1), 即设置为模拟 OCP 时, 内置 OCP 比较器检测过流状态, 其比较器电压设定值为 I_SHORT(见表 19.7.2), 当 OCPN 电压值大于 I_SHORT 设定值时, H/W 立即强制 PWM 为 0, 保护功率器件(MOS、IGBT 等)。此外, CGH061A 内嵌第二 OCP 保护, 当 OCPN 电压值大于 I_LIMIT(见表 19.7.3) 设定电压值时, OCP H/W 只发送 I_LIMIT 中断信号, 不会关断 PWM 信号。过载时, 应先进行降低负载操作。

AOCPS = 0(见表 19.7.1), 开启数字 OCP 模式, 连接 IPM 模块时一般使用数字 OCP。IPM 的 Fault PIN 与 OCPN PIN 直接相连, 用于 OCP 保护。

MCONT2		地址 = A2H		复位值 = 00000000B			
电机控制寄存器 2							
位	类型	----	----	----	VRHS	AOCPS	----
7	X	6	5	4	3	2	1 0
AOCPS 模拟OCP选择:							
0: 数字OCP							
1: 模拟OCP							

表 19.7.1 : AOCPS SFR 描述

MCNT3		地址 = ACH		复位值 = 00000011B																			
电机控制寄存器 3																							
位 类型	MPWMEN	-----	ERS_MASK	-----	I_SHORT[2:0]																		
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>R/W</td><td>X</td><td>X</td><td>W</td><td>X</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </table>								7	6	5	4	3	2	1	0	R/W	X	X	W	X	R/W	R/W	R/W
7	6	5	4	3	2	1	0																
R/W	X	X	W	X	R/W	R/W	R/W																
I_SHORT[2:0] OCP SHORT电平选择: (OCPSIF) 000 : 0.15V 001 : 0.2V 010 : 0.25V 011 : 0.3V (默认) 100 : 0.35V 101 : 0.4V 110 : 0.45V 111 : 0.5V																							

表 19.7.2 : MCNT3. I_SHORT SFR (NHOL=1)

AOCPCONT		地址 = 9EH		复位值 = 00001111B																			
模拟 OCP 控制寄存器																							
位 类型	OCPLT	-----	-----	I_LIMIT[2:0]	-----	-----																	
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr> <td>R</td><td>X</td><td>X</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td><td>R/W</td></tr> </table>								7	6	5	4	3	2	1	0	R	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
7	6	5	4	3	2	1	0																
R	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W																
OCPLT OCP限制状态 0 : 无过流限制. 1 : 过流限制发生																							
I_LIMIT[2:0] OCP限制电平选择: (OCPLIF) 000 : 0.15V 001 : 0.2V 010 : 0.25V 011 : 0.3V (模拟) 100 : 0.35V 101 : 0.4V 110 : 0.45V 111 : 0.5V																							

表 19.7.3 : AOCPCONT SFR 描述

MCU 可以读取 OCPST(见表 19.7.4)来观察系统的过电流状态。当 OCPST =1 时, 系统处于过流状态。此外, MCU 可以读取 OCPLT(见表 19.7.3)来观察系统的 OCP 限制电流状态。当 OCPLT =1 时, 系统处于 OCP 限制电流状态。

模拟 OCP 可设置数字去抖时间, 避免因噪声引起的 OCP 故障。通过设置 OCPDBT(见表 19.7.4), 可以设置模拟 OCP 0~1.291uS 的去抖时间。

有两种模式可以释放 OCP 状态:自动模式和用户模式。其设置和作用请参见图 19.7.2 和图 19.7.3。

OCPCONT		地址 = A1H		复位值 = 00000100B			
OCP 控制寄存器							
位	OCPST	OCPDBT[4:0]					OCPC
类型	7	6	5	4	3	2	0
	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	W
OCPST OCP 短路状态 0: 无过流短路 1: 过流短路发生 6个PWM输出为高阻							
OCPDBT[4:0] PIN OCPN输入去抖时间 (默认41.67nS) 0~31 = 0~1.291uS (固定为48MHz/2)							
OCPC OCP状态清零位: 在用户模式, 用户可以写'1'清除OCP状态, PWM将在下一个PWM周期输出。							
OCPMS OCP模式选择: 0: 自动模式 1: 用户模式							

表 19.7.4 : OCPCONT SFR 描述

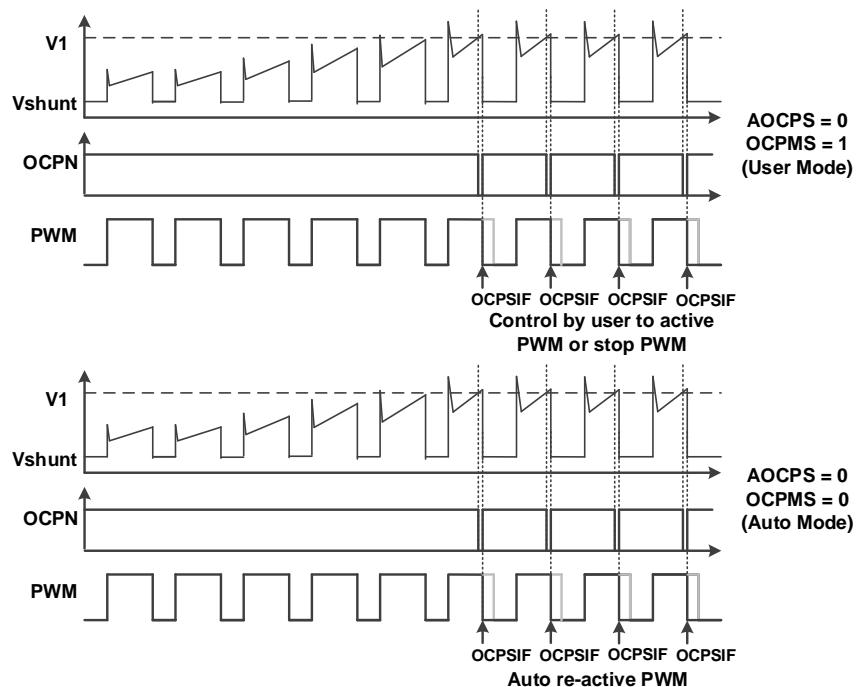


图 19.7.2：数字 OCP 短路发生和 PWM 输出

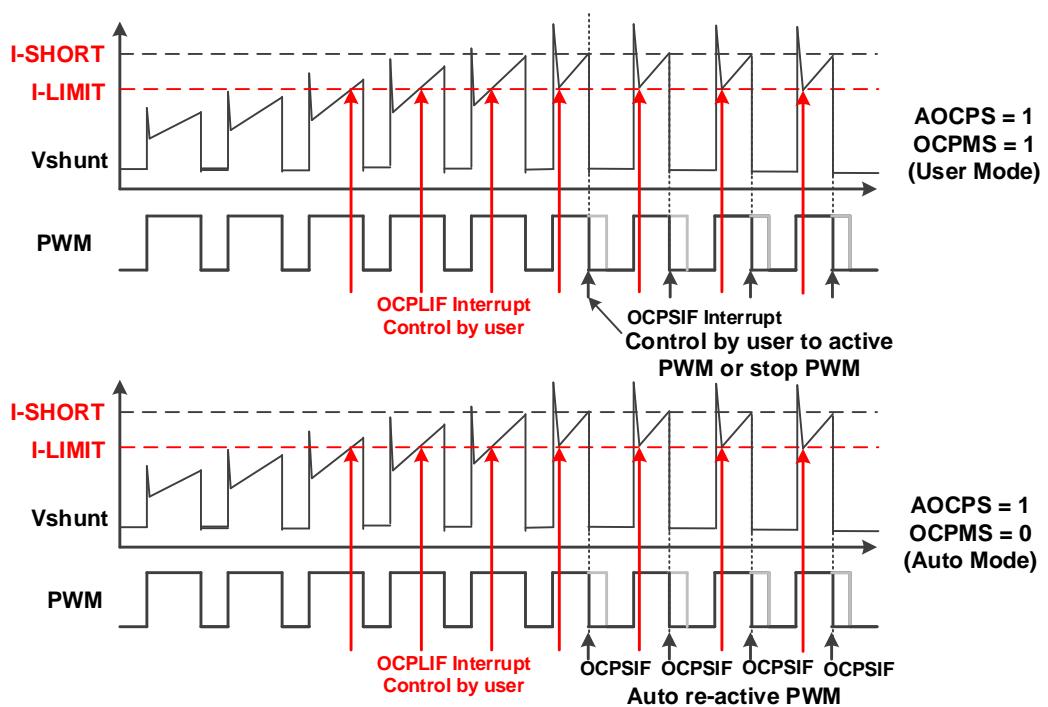


图 19.7.3：模拟 OCP 短路发生和 PWM 输出

19.8. MDE SFR 列表

19.8.1. MCONT1 SFR

MCONT1		地址 = 9DH		复位值 = X0110000B							
电机控制寄存器 1											
位	MOTOSTOP	HCKS[2:0]	HALLALS	DMS	MPWMA	AMDS					
类型	7	6 5 4	3	2	1	0					
	R	R/W R/W R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W				
MOTOSTOP 1: 电机停止											
HCKS[2:0] Hall时钟选择:											
000 : 48MHz/4				100 : 48MHz/64							
001 : 48MHz/8				101 : 48MHz/128							
010 : 48MHz/16				110 : 48MHz/256							
011 : 48MHz/32				111 : 48MHz/512							
HALLALS Hall对齐选择:											
0: 线电压(线到线)											
1: 相电压											
DMS 驱动模式选择:											
0: 120°方波											
1: 弦波											
MPWMA MPWM自动模式:											
0: 禁止(软件控制)											
1: 使能. (MDE控制)											
AMDS 自动模式方向选择:											
0: 当MPWMA = '1', 驱动方向是正转											
1: 当MPWMA = '1', 驱动方向是反转											

19.8.2. MCONT2 SFR

MCONT2		地址 = A2H		复位值 = 00000000B			
电机控制寄存器 2							
位 类型	---- X	---- X	---- X	---- X	VRHS R/W	AOCPS R/W	---- X
VRHS 虚拟Hall选择: 0：实际Hall. (HALL U, HALL V, HALL W) 1：虚拟Hall.							
AOCPS 模拟OCP选择: 0：数字OCP 1：模拟OCP							

19.8.3. MCONT3 SFR

MCONT3		地址 = ACH		复位值 = 00000011B			
电机控制寄存器 3							
位 类型	MPWMEN R/W	---- X	---- X	ERS_MASK W	---- X	---- R/W	I_SHORT[2:0] R/W
MPWMEN MPWM定时器控制: [7] 0：停止 1：运行							
ERS_MASK PWM掩码(1~2个PWM周期)发生错误步长时使能 (当SFR IMPMISC_KEY=0xa5 时使能): [4] 0：无掩码 (按前一步驱动) 1：在错误步长末尾, PWM掩码1~2 PWM周期							
I_SHORT[2:0] OCP短路电平选择: (OCPSIF) [2:0] 000 : 0.15V 001 : 0.2V 010 : 0.25V 011 : 0.3V (默认) 100 : 0.35V 101 : 0.4V 110 : 0.45V 111 : 0.5V							

19.8.4. HALLDBT (Hall 去抖时间寄存器) SFR

HALLDBT		地址 = 9CH		复位值 = 00001110B			
Hall 去抖时间寄存器							
位	-----	-----	HALLDBT[5:0]				
类型	7	6	5	4	3	2	1 0
X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
HALLDBT 用来 HALL 信号滤波 去抖时间 = 1/3MHz X HALLDBT [5:0]							

19.8.5. HALLSET ((Hall 设置寄存器 1, 2, 3) SFR

HALLSET1 (SYNC)		地址 = 91H		复位值 = 01000101B			
Hall 设置寄存器 1							
位		HALLSET1_2[2:0]				HALLSET1_1[2:0]	
类型	----	7	6	5	4	3	2
	X	R/W	R/W	R/W	X	R/W	R/W
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							
HALLSET2 (SYNC)		地址 = 92H		复位值 = 00100110B			
Hall 设置寄存器 2							
位		HALLSET2_2[2:0]				HALLSET2_1[2:0]	
类型	----	7	6	5	4	3	2
	X	R/W	R/W	R/W	X	R/W	R/W
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							
HALLSET3 (SYNC)		地址 = 93H		复位值 = 00010011B			
Hall 设置寄存器 3							
位		HALLSET3_2[2:0]				HALLSET3_1[2:0]	
类型	----	7	6	5	4	3	2
	X	R/W	R/W	R/W	X	R/W	R/W
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							

19.8.6. HALLST (Hall 状态寄存器) SFR

HALLST		地址 = 94H		复位值 = xxxxxxxxB			
Hall 状态寄存器							
位		H_OLD[2:0]				H_NEW[2:0]	
类型	----	7	6	5	4	3	2
	X	R	R	R	X	R	R
H_OLD[2:0] Hall旧状态 :							
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							
H_NEW[2:0]		Hall现在状态 :					
[2] : HALL U 状态. [1] : HALL V 状态. [0] : HALL W 状态.							

19.8.7. ROTORSPEED (转子速度计数寄存器)SFR

ROTORSPEEDH								地址 = 97H	复位值 = 11111111B
转子速度计数寄存器高字节									
ROTORSPEED[15:8]									
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	R	R	R	R	R	R	R	R	
ROTORSPEEDL								地址 = 96H	复位值 = 11111111B
转子速度计数寄存器低字节									
ROTORSPEED[7:0]									
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	R	R	R	R	R	R	R	R	

19.8.8. VRHALL (虚拟 Hall 寄存器) SFR

VRHALL								地址 = D9H	复位值 = 00000101B
虚拟 Hall 寄存器									
VRH[2:0]									
位	----	----	----	----	----	----	VRH[2:0]		
类型	7	6	5	4	3	2	1	0	
	X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W	
VRH[2:0] 虚拟 Hall 值.									
VRH.2 是虚拟 HALL U.									
VRH.1 是虚拟 HALL V.									
VRH.0 是虚拟 HALL W.									

19.8.9. MPWM_CYC (电机 PWM 周期寄存器)SFR

MPWM_CYC_H (SYNC)								地址 = A4H	复位值 = 00000000B
电机 PWM 周期寄存器高字节									
位									
7	6	5	4	3	2	1	0		MPWM_CYC [10:8]
X	X	X	X	X	R/W	R/W	R/W		
MPWM_CYC_L (SYNC)								地址 = A3H	复位值 = 00000010B
电机 PWM 周期寄存器低字节									
位									
7	6	5	4	3	2	1	0		MPWM_CYC [7:0]
R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W		

19.8.10. MPWMDY (电机 PWM 占空比寄存器) SFR

MPWMDYUH (SYNC) 地址 = A6H 复位值 = 00000111B 电机 PWM 占空比寄存器 U 高字节 (相 U)							
位	----	----	----	----	----	MPWMDYU[10:8]	
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	X	X	X	X	X	R/W	R/W
MPWMDYUL (SYNC) 地址 = A5H 复位值 = 11111111B 电机 PWM 占空比寄存器 U 低字节 (相 U)							
位	MPWMDYU[7:0]						
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
MPWMDYVH (SYNC) 地址 = ABH 复位值 = 00000111B 电机 PWM 占空比寄存器 V 高字节(相 V)							
位	----	----	----	----	----	MPWMDYV[10:8]	
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	X	X	X	X	X	R/W	R/W
MPWMDYVL (SYNC) 地址 = AAH 复位值 = 11111111B 电机 PWM 占空比寄存器 V 低字节(相 V)							
位	MPWMDYV[7:0]						
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
MPWMDYWH (SYNC) 地址 = AEH 复位值 = 00000111B 电机 PWM 占空比寄存器 W 高字节(相 W)							
位	----	----	----	----	----	MPWMDYW[10:8]	
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	X	X	X	X	X	R/W	R/W
MPWMDYWL (SYNC) 地址 = ADH 复位值 = 11111111B 电机 PWM 占空比寄存器 W 低字节(相 W)							
位	MPWMDYW[7:0]						
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

19.8.11. MIN_DUTY (最小占空比限制寄存器) SFR

MIN_DUTY								地址 = BFH	复位值 = 00000000B
最小占空比限制寄存器									
位 MIN_DUTY[7:0]									
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	W	W	W	W	W	W	W	W	

19.8.12. MPWMMDT (电机 PWM 死区时间寄存器) SFR

MPWMMDT (SYNC)								地址 = A7H	复位值 = 00000000B
电机 PWM 死区时间寄存器									
位 MPWMDB[7:0]									
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	R/W								

19.8.13. MPWMCONT1 (MPWM 控制寄存器 1) SFR

MPWMCONT1 (SYNC)								地址 = B1H	复位值 = 00000000B
MPWM 控制寄存器 1									
位 ----- PWMW[1:0] PWMV[1:0] PWMU[1:0]									
位	7	6	5	4	3	2	1	0	
类型	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	
PWMW	W相高侧 (W)输出模式选择:								
	00 : 强制低电平								
	01 : 强制高电平								
	10 : 高电平有效								
	11 : 低电平有效								
PWMV	V相 高侧 (V)输出模式选择:								
	00 : 强制低电平								
	01 : 强制高电平								
	10 : 高电平有效								
	11 : 低电平有效								
PWMU	U相 高侧 (U)输出模式选择:								
	00 : 强制低电平								
	01 : 强制高电平								
	10 : 高电平有效								
	11 : 低电平有效								

19.8.14. MPWMCONT2 (MPWM 控制寄存器 2) SFR

MPWMCONT2 (SYNC)		地址 = B2H		复位值 = 00000000B			
MPWM Control Register 2							
位	-----	PWMZ[1:0]		PWMY[1:0]		PWMX[1:0]	
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
PWMZ	W相 低侧 (Z)输出模式选择:						
	00	强制低电平					
	01	强制高电平					
	10	高电平有效					
	11	低电平有效					
PWMY	V相 低侧 (Y)输出模式选择:						
	00	强制低电平					
	01	强制高电平					
	10	高电平有效					
	11	低电平有效					
PWMX	U相 低侧 (X)输出模式选择:						
	00	强制低电平					
	01	强制高电平					
	10	高电平有效					
	11	低电平有效					

19.8.15. MPWMINV (MPWM 反相选择寄存器) SFR

MPWMINV(SYNC)		地址 = B3H		复位值 = 00000000B			
MPWM 反相选择寄存器							
位	----	ZINV	WINV	YINV	VINV	XINV	UINV
类型	7	5	4	3	2	1	0
	X	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
ZINV	低侧 PWM Z输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
WINV	高侧 PWM W输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
YINV	低侧 PWM Y输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
VINV	高侧 PWM V输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
XINV	低侧 PWM X输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						
UINV	高侧 PWM U输出反相选择 :						
	0 :不反相						
	1 : 反相						

19.8.16. SVPWMAMP (SVPWM 振幅寄存器) SFR

SVPWMAMPH(SYNC) 地址 = C4H 复位值 = 00000000B							
SVPWM 振幅寄存器高字节							
位	----	----	----	----	----	SVPWMAMP[10:8]	
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	X	X	X	X	X	R/W	R/W
SVPWMAMPL(SYNC) 地址 = C3H 复位值 = 00000000B							
SVPWM 振幅寄存器低字节							
位	SVPWMAMP[7:0]						
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

19.8.17. SVPWMAMPFT (SVPWM 振幅微调寄存器) SFR

SVPWMAMPFT 地址 = DAH 复位值 = 00000000B							
SVPWM 振幅微调寄存器							
位	----	----	----	----	----	SVPWMAMPFT[2:0]	
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	X	X	X	X	X	R/W	R/W

19.8.18. SVPWMANG (SVPWM 角度寄存器) SFR

SVPWMANGH(SYNC) 地址 = C2H 复位值 = 00000000B							
SVPWM 角度寄存器高字节							
位	----	----	----	----	----	----	SVPWMANG[8]
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	X	X	X	X	X	X	R/W
SVPWMANGL(SYNC) 地址 = C1H 复位值 = 00000000B							
SVPWM 角度寄存器低字节							
位	SVPWMANG[7:0]						
7	6	5	4	3	2	1	0
类型	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W

19.8.19. AS (角度偏移控制寄存器) SFR

AS (SYNC)		地址 = 8FH		复位值 = 00000000B							
角度偏移控制寄存器											
位	AS_LS	-----	AS_VALUE[5:0]								
	7	6	5	4	3	2	1	0			
类型	R/W	X	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W			
AS_LS	角度偏移选择: 0 : 0° ~ -59.0625° = 0~ 63(AS_VALUE) 1 : 0° ~ -59.0625° = 0~ -63(AS_VALUE)										

19.8.20. 过流保护(OCP)SFR

OCPCONT		地址 = A1H		复位值 = 00000100B			
OCP 控制寄存器							
位	OCPST	OCPDBT[4:0]				OCPC	OCPMS
类型	7	6	5	4	3	2	1 0
	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	W R/W
OCPST		OCP 短路状态 0 : 无过流短路 1 : 过流短路发生 6个PWM输出为高阻					
OCPDBT[4:0]		PIN OCPN输入去抖时间 (默认41.67nS) 0~31 = 0~1.291uS (固定为48MHz/2)					
OCPC		OCP状态清零位: 在用户模式, 用户可以写'1'清除OCP状态, PWM将在下一个PWM周期输出。					
OCPMS		OCP模式选择: 0: 自动模式 1: 用户模式					

19.8.21. 模拟过流保护(AOCP) SFR

AOCPCONT		地址 = 9EH		复位值 = 00001111B			
模拟 OCP 控制寄存器							
位	OCPLT	-----	-----	I_LIMIT[2:0]	-----	-----	-----
类型	7	6	5	4	3	2	1 0
OCPLT OCP限制状态 0 : 无过流限制. 1 : 过流限制发生							
I_LIMIT[2:0]	OCP限制电平选择: (OCPLIF) 000 : 0.15V 001 : 0.2V 010 : 0.25V 011 : 0.3V (模拟) 100 : 0.35V 101 : 0.4V 110 : 0.45V 111 : 0.5V						

19.8.22. IMPMISC_KEY(改进多项功能开启密钥寄存器) SFR

IMPMISC_KEY		地址 = 9FH		复位值 = 00000000B									
改进多项功能开启密钥寄存器													
位	IMPMISC_KEY[7:0]												
类型	7	6	5	4	3	2	1 0						
写下 0xa5 , 在 SFR IMPMISC_FUN 里开启改进多项功能开关。													

19.8.23. IMPMISC_FUN (改进多项功能设置寄存器) SFR

IMPMISC_FUN		地址 = AFH		复位值 = 00010000B			
改进多项功能设置寄存器(当 SFR IMPMISC_KEY = 0xa5)							
位	SMODE	CSHC	SIN_USER	MINDUTY_EN	UNIPOLAR	HLALM	HLSWP
类型	7	6	5	4	3	2	1
	W	W	X	W	W	W	W
SMODE	SVPWM 模式(当 MCNT1[2] = 1)						
[7]	0: 7 段 SVPWM 1: 5 段 SVPWM						
CSHC	在 Hall 改变时改变步子 (6 步)						
[6]	0: 在 PWM 最小时改变步子 1: 在 PWM 最小或 Hall 改变时改变步子						
SIN_USER	弦波用户模式						
[5]	0: 自动写弦波角度 1: 用户写弦波角度(MDE 自动产生占空比)						
MINDUTY_EN	最小占空比限制使能 (SFR 0xBF)						
[4]	1: 使能最小占空比限制						
UNIPOLAR	6 步控制单极 PWM 开关 (PWM 输出模式选择 SFR 必须设置 active “High” 或 active “Low”)						
[3]	1: 在 6 步控制里使能单极 PWM 开关						
HLALM	PWM 高/低侧对齐:						
[2]	0 : PWM_U, PWM_X, PWM_V, PWM_Y, PWM_W, PWM_Z 1 : PWM_U, PWM_V, PWM_W, PWM_X, PWM_Y, PWM_Z						
HLSWP	PWM高/低侧交换						
[1]	0 : PWM_U, PWM_X, PWM_V, PWM_Y, PWM_W, PWM_Z 1 : PWM_X, PWM_U, PWM_Y, PWM_V, PWM_Z, PWM_W						
UWSWP	PWM_U/PWM_X 和 PWM_W/PWM_Z 交换						
[0]	0 : PWM_U, PWM_X, PWM_V, PWM_Y, PWM_W, PWM_Z 1 : PWM_W, PWM_Z, PWM_V, PWM_Y, PWM_U, PWM_X						

19.8.24. ONE_HALLSET (单 Hall 设置) SFR

ONE_HALLSET		地址 = 95H				复位值 = 0000_0000B			
单 Hall 设置寄存器(当 SFR IMPMISC_KEY = 0xa5)									
位 类型	STA_ZONE_EN	3TO1_RUN	-----	-----	1HALL_ONLY	ZONE[2:0]			
	7	6	5	4	3	2	1	0	
	W	W	X	X	W	W	W	W	
STA_ZONE_EN	Hall U 上升沿开始区域设置使能(用于 3-Hall 启动 1-Hall 转动或单 Hall 方案) 0 : 1-hall 运行时, 硬件设置 Hall U 上升沿开始区域 1 : 1-hall 运行时, 软件件设置 Hall U 上升沿开始区域								
3TO1_RUN	3-Hall 启动 1-Hall 转动使能 0 : 3-Hall 转动或 1-Hall 启动及转动 1 : 3-Hall 启动 1-Hall 转动								
1HALL_ONLY	使能仅单 Hall (仅 Hall U 用于单 Hall 转动) 0 : 禁止仅单 Hall 1 : 使能仅单 Hall								
ZONE	Hall U 上升沿开始区域 (当 STA_ZONE_EN =1) 000: Hall U 上升沿开始在 ZONE0 (HALLSET1_1), 开始角度是 0 001: Hall U 上升沿开始在 ZONE1 (HALLSET1_2), 开始角度是 64 010: Hall U 上升沿开始在 ZONE2 (HALLSET2_1), 开始角度是 128 011: Hall U 上升沿开始在 ZONE3 (HALLSET2_2), 开始角度是 192 100: Hall U 上升沿开始在 ZONE4 (HALLSET3_1), 开始角度是 256 101: Hall U 上升沿开始在 ZONE5 (HALLSET3_2), 开始角度是 320								

19.8.25. FG_CTRL (频率发生器控制) SFR

FG_CTRL		地址 = C5H				复位值 = 0x00H		
频率发生器控制寄存器								
位	FG_EN	FG10PT8P	----	----	FGOUT_SEL	FGPULSE_SEL		
类型	7	6	5	4	3	2	1	0
	W	W	X	X	W		W	
FG_EN	FG 输出使能: 0: 关闭 1: 使能							
FG10PT8P	10 极 FG 转换成 8 极 FG: 0: 正常 1: 使能							
FGOUT_SEL	FG 输出引脚选择: 0: CH3 引脚输出 1: TX 引脚输出							
FGPULSE_SEL	FG 脉冲数目选择: FG10PT8P = 0 000: 1 脉冲 001: 2 脉冲 010: 4 脉冲 011: 5 脉冲 100: 8 脉冲 101: 12 脉冲 FG10PT8P = 1 4 脉冲/5 周期 8 脉冲/5 周期 16 脉冲/5 周期 20 脉冲/5 周期 32 脉冲/5 周期 48 脉冲/5 周期							

19.9. SYNC

MDE 的行为与 MPWM 同步,许多 MDE SFRs 都有影子寄存器,用于与 SYNC 寄存器同时更新这些 SFR。写入 SYNC 的任何值都将同时同步更新这些 SFRs。

表 19.9.1 SYNC

SYNC		地址 = D7H								复位值 = 00000000B							
MDE 同步寄存器		SYNC[7:0]															
位	类型	7	6	5	4	3	2	1	0	W	W	W	W	W	W	W	W

仅写

影子寄存器: (需要 SYNC)

HALLSET1

HALLSET2

HALLSET3

AS

MPWM_CYC_H, MPWM_CYC_L

MPWMDYUH, MPWMDYUL

MPWMDYVH, MPWMDYVL

MPWMDYWH, MPWMDYWL

MPWMDT

MPWMINV

MPWMCONT1

MPWMCONT2

GPWMMAX

GPWMDY

GPWMOCNT.GPMS, GPWMOCNT.GPCT, GPWMOCNT.GPCKS

SVPWMAMP

SVPWANG

20. 高压门驱功能描述

20.1. 低侧电源 (VCC15, SGND, PGND)

VCC15 是低侧电源, 它为输入逻辑和低侧功率级输出提供电源。在 MDRFD0 中, 输入逻辑参考 SGND 和欠压检测电路。输出功率级参考 PGND。PGND 地相对于 SGND 地是浮动的, 推荐的浮动范围为 $+\/-5V$, 这保证了栅极到源电压、VGS 到驱动功率器件(如功率 MOSFET)的足够余量。

内置的欠压锁定电路使器件能够在有足够的电源时工作, 典型的 VCC15 供电电压高于 $VCCUV+ = 9.5$ 。如图 20.1.1. 所示。当 VCC15 电源电压低于 $VCCUV- = 8.8$ V 时, IC 关闭所有门驱输出, 如图 20.1.1. 所示。这就防止了外部电源设备在通态期间的极低栅极电压水平, 从而避免了过度的功耗。

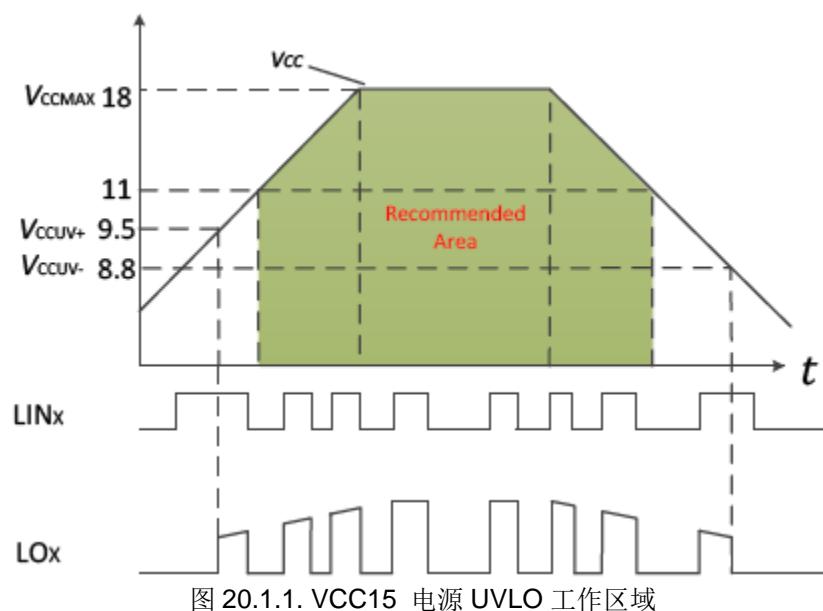
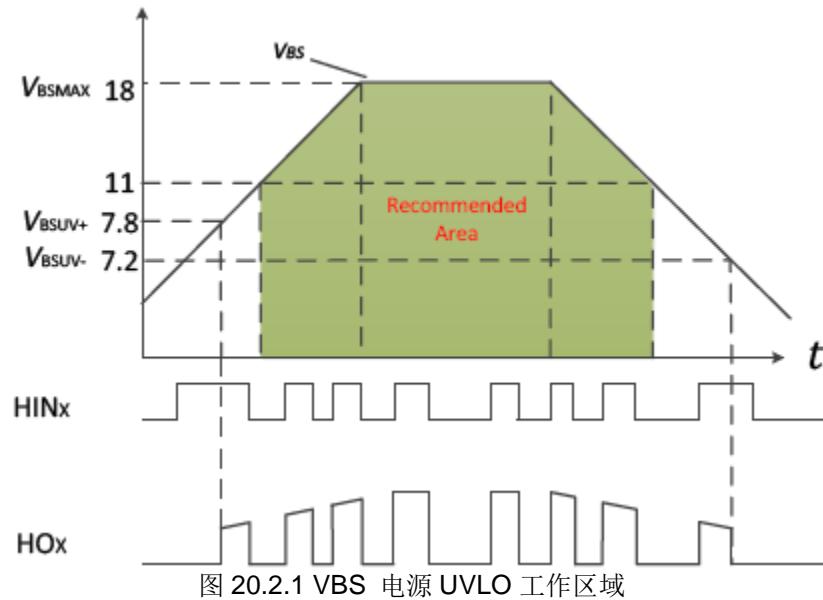


图 20.1.1. VCC15 电源 UVLO 工作区域

20.2. 高侧电源 (VBU-VSU, VBU-VSU, VBU-VSU)

VB 到 VS 是高侧供电电压。所有高侧电路可以相对于 PGND 随外部高侧功率器件发射极/源极电压浮动。由于内部功耗低，整个高侧电路可以通过连接到 VCC15 的自举拓扑来供电，并且可以使用小的自举电容来供电。

器件工作区域与电源电压的关系如图 20.2.1 所示



20.3. 低侧和高侧控制输入逻辑 (HU,V,W / LU,V,W)

每个输入的施密特触发阈值设计得足够低，以保证 LSTTL 和 CMOS 兼容低至 3.3V 控制器的输出。输入施密特触发器和先进的噪声滤波器为短输入脉冲提供了有益的噪声抑制。内部的下拉电阻约为 200k(正逻辑)，在 VCC15 电源启动状态期间，为每个输入进行预偏置。无论如何，为使驱动器正常工作，建议输入脉宽不要低于 400ns。

20.4. 死区时间

这个 IC 的特点是集成了固定死区保护电路。死区功能是插入一个时间段(最小死区时间)，在该时间段内，高低两侧功率开关都被保持断开;这样做是为了确保在第二个功率开关打开之前，功率开关已经完全关闭。当外部死区时间小于 DT 时，自动插入最小死区时间;大于 DT 的外部死区不被门驱修改。图 20.4.1 展示了死区时间和输出门信号之间的关系。

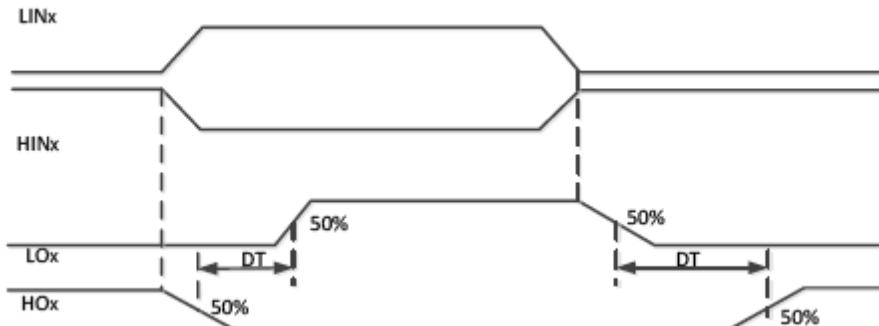


图 20.4.1 死区时间

20.5. 门驱动器 (HOU,V,W, LOU,V,W)

高低两侧驱动输出是专门为脉冲操作设计的，专门用于驱动功率器件，如 IGBT 和 MOSFET。低侧输出(如 LOU, V, W)是由各自输入的状态触发，而高侧输出(如 HOU, V, W)仅在各自输入的边缘发生变化。特别是，在 VBS 电源从欠压状态恢复后，为了激活各自的高侧输出，一个新的开启信号(边缘)是必要的，而在 VCC15 电源从欠压状态恢复后，低侧输出可以直接切换到各自的输入状态，不会有类似高侧驱动的问题。

20.6. 绝对最大额定值

超过绝对最大额定值可能会损坏设备或使功能异常。除表中另有说明外，所有电压参数均为参考 IC SGND 的绝对电压。

参数	标号	最小.	最大.	单位
高侧浮动电源电压	VB.U.V.W	-0.3	600	V
高侧偏置电压	VS.U.V.W	VB.U.V.W -18	VB.U.V.W + 0.3	
高侧门驱输出电压	VHO.U.V.W	VS.U.V.W -0.3	VS.U.V.W +0.3	
低侧门驱输出电压	VLO.U.V.W	PGND-0.3	VCC15+0.3	
逻辑输入电压	VH.U.V.W VL.U.V.W	-0.3	20	
低侧电源电压	VCC15	-0.3	20	
逻辑门驱回馈	PGND	VCC15-18	VCC15+0.3	
允许偏移电压转换速率	dV/dt		40	V/ns

20.7. 推荐工作条件

参数	标号	最小.	最大.	单位
低侧电源电压	VCC15	11	18	V
高侧浮动电源偏置电压 (注1)	VS.U.V.W	VB. -18	VB-11	
高侧浮动电源电压	VB.U.V.W	-8	600	
高侧门驱输出电压	VHO.U.V.W	VS	VB	
低侧门驱输出电压	VLO.U.V.W	PGND	VCC15	

注 1: VBS=12V, VS 为 -8V 到 200 V 时的一般逻辑操作. 该参数仅由设计得出。

20.8. 静态电气特性

$(VCC15-SGND) = (VB-VS) = 12V$ 。 $TAMB = 25^{\circ}C$,除非另有说明。 VIN 、 VTH 和 IIN 参数参考 $SGND$, 适用于所有六个通道。 Vo 和 Io 参数参考各自的 VS 和 $PGND$, 并适用于各自的输出。 $VCCUV$ 参数参考 $SGND$ 。 $VBSUV$ 参数参考 VS 。

参数	标号	测试环境	最小	典型	最大	单位
低侧电源特性						
UVLO模式下VCC15静态电流	IQVCC	$VH.U.V.W = VL.U.V.W=0$ or $5V$	200	350	500	μA
VCC15工作电源电流	IVCCOP	$f L.U.V.W=20k$, $f H.U.V.W=20k$,	-	1200	-	
VCC15电源欠压正向阀值	VCCUV+		8	9	10	V
VCC15电源欠压负向阀值	VCCUV-		8	8	10	
VCC15电源欠压锁定迟滞	VCCHYS		-	0.7	-	
高侧浮动电源特性						
高侧VBS电源欠压正向阀值	VBSUV+		8	9	10	V
高侧VBS电源欠压负向阀值	VBSUV-		7	8	9	
高侧VBS电源欠压锁定迟滞	VBSUVHYS		-	0.6	-	
UVLO模式高侧VBS静态电流	IQBS	$VBS=12V$	35	54	75	μA
偏置电源漏电流	ILK	$VB=VS=600V$ $VCC15=0V$	-	-	1	
门驱输出部分						
高侧输出高短路脉冲电流	IHO+	$VHO=VS=0$	-	160	-	mA
高侧输出低短路脉冲电流	IHO-	$VHO=VB=12V$	-	340	-	
低侧输出高短路脉冲电流	ILO+	$VLO=PGND=0$	-	160	-	
低侧输出低短路脉冲电流	ILO-	$VLO=VCC15=12V$	-	340	-	
HU.V.W信号向HOU.V.W传输时允许的负VS引脚电压	VSN	$VBS=12V$	-	-10	-	V

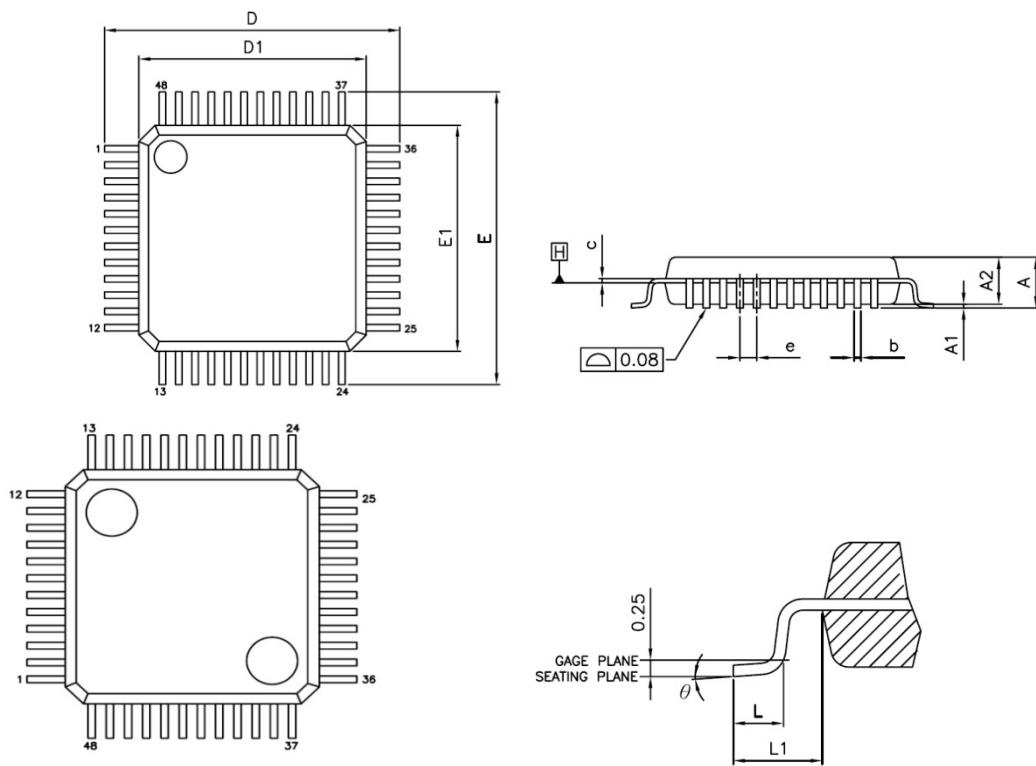
20.9. 动态电气特性

(VCC15-SGND) =(VB-VS)=12V ,Vs.u.v.w=SGND=PGND, 并且 C load=1nF , TAMB=25°C.除非另有说明.

参数	标号	测试环境	最小.	典型.	最大.	单位
打开传送延迟	t_{ON}	VH.U.V.W or VL.U.V.W=5V, VS.U.V.W=0	300	510	700	ns
关断传输延迟	t_{OFF}	VH.U.V.W or VL.U.V.W=0, VS.U.V.W=0	300	570	700	
打开上升时间	t_R	VH.U.V.W or VL.U.V.W=5V, VS.U.V.W=0	-	90	-	
关断下降时间	t_F	VH.U.V.W or VL.U.V.W=0, VS.U.V.W=0	-	40	-	
输入滤波时间	$t_{FLT,IN}$			400		
死区时间	DT		150	230	310	
死区匹配时间 (所有6个通道)	MDT		-	-	100	
延迟匹配 (所有6个通道)	MT		-	-	150	
输出脉宽匹配	PM	PWIN=10us, PM=PWOOUT-PWIN	-	-	100	

21. 封装信息

21.1. LQFP-48 7x7mm (AD48)封装尺寸



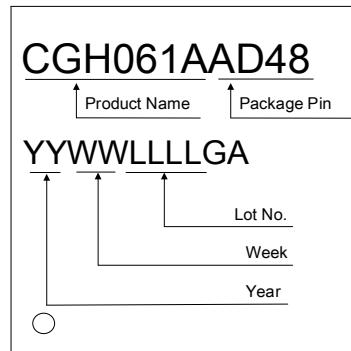
单位	mm			inch		
标号	最小.	一般.	最大.	最小.	一般.	最大.
A	---	---	1.60	---	---	0.063
A1	0.05	---	0.15	0.002	---	0.006
A2	1.35	1.40	1.45	0.053	0.055	0.057
b	0.17	0.22	0.27	0.007	0.009	0.011
c	0.09	---	0.20	0.004	---	0.008
D	9.00 BSC			0.354 BSC		
D1	7.00 BSC			0.276 BSC		
E	9.00 BSC			0.354 BSC		
E1	7.00 BSC			0.276 BSC		
e	0.50 BSC			0.020 BSC		
L	0.45	0.60	0.75	0.018	0.024	0.030
L1	1.00 REF			0.039 REF		
θ	0°	3.5°	7°	0°	3.5°	7°

22. 丝印区别

22.1. 标准丝印 (w/o 代码)

图 22.1 标准丝印 (w/o 代码)

LQFP48



22.2. 自定义丝印 (使用自定义代码)

图 22.2 自定义丝印 (使用自定义代码)

LQFP48



23. 订货信息

23.1. 标准产品名称

图 23.1 标准产品名称

CG H061A AD48

CheerGoal *Product Name* *Package*
 AD48 : LQFP-48

23.2. 自定义产品名称

- 使用自定义代码，按订单生产。

图 23.2 自定义产品名称

CG H061A AD48 - XXXX

CheerGoal *Product Name* *Package* *Customization*
 AD48 : LQFP-48 *Code NO.*

24. 版本历史

表 24 版本历史

更新日期	版本	更新内容
2024/11/12	V0.0	初版
2025/01/22	V0.1	更新 P103,104,123,125
2026/01/06	V0.2	更新引脚描述表