

JZ8PT2503/4

8 位 OTP 微控制器
用户数据手册

版本号 V1.1

修改记录说明

版本号	修改说明	备注
V1.0	发布初版	
V1.1	增加 JZ8PT2504 脚位说明	

注意事项：

1、P63（VPP）脚建议作为输出口使用；



目录

1. 芯片简介	6
1.1 功能特性.....	6
1.2 引脚分配.....	7
1.3 引脚描述.....	8
1.4 系统框图.....	10
2. 中央处理器	11
2.1 程序存储区与堆栈.....	11
2.2 数据存储区.....	12
2.2.1 数据存储区结构.....	12
2.2.2 特殊功能寄存器概览.....	12
2.3 特殊系统寄存器.....	13
2.3.1 间接寻址.....	13
2.3.2 查表.....	14
2.3.3 程序状态寄存器.....	16
3. I/O 端口	18
3.1 GPIO 内部结构图.....	18
3.2 P5 端口.....	19
3.2.1 R18A/PORT5 (P5 数据寄存器).....	19
3.2.2 R18D/P5CON (P5 控制寄存器).....	19
3.2.3 R190/P5PH (P5 上拉控制寄存器).....	19
3.2.4 R193/P5PD (P5 下拉控制寄存器).....	20
3.2.5 R19C/P5IWE (P5 输入变化中断、唤醒使能寄存器).....	20
3.3 P6 端口.....	20
3.3.1 R18B/PORT6 (P6 数据寄存器).....	20
3.3.2 R18E/P6CON (P6 控制寄存器).....	21
3.3.3 R191/P6PH (P6 上拉控制寄存器).....	21
3.3.4 R194/P6PD (P6 下拉控制寄存器).....	21
3.3.5 R19D/P6IWE (P6 输入变化中断、唤醒使能寄存器).....	21
3.3.6 R1A1/P6AE (P6 模拟口使能寄存器).....	22
3.4 端口输入变化唤醒.....	22
3.5 端口施密特参数.....	23
4. 中断	24
4.1 中断概述.....	24
4.2 中断现场保护.....	25
4.3 中断控制寄存器.....	25
4.3.1 R1AE/EXINTCON (外部中断控制寄存器).....	25
4.3.2 R1D6/INTE0 (中断使能控制寄存器 0).....	26
4.3.3 R1D7/INTE1 (中断使能控制寄存器 1).....	27
4.3.4 R1DA/INTF0 (中断标志寄存器 0).....	27
4.3.5 R1DB/INTF1 (中断标志寄存器 1).....	28
5. 复位	29
5.1 复位功能概述.....	29
5.2 POR 上电复位.....	29
5.3 WDT 看门狗复位.....	29
5.4 LVR 低电压复位.....	30
5.5 工作频率与 LVR 低压检测关系.....	31
5.6 相关寄存器.....	32
5.6.1 R1AF/WDTCON (WDT、外部中断控制寄存器).....	32
6. 系统时钟与工作模式	33
6.1 内部 RC 振荡器.....	33
6.1.1 IHRC 高速振荡器.....	33
6.1.2 ILRC 低速振荡器.....	34
6.2 高速模式.....	34
6.3 低速模式.....	34
6.4 空闲模式.....	35



6.5	睡眠模式	35
6.6	相关寄存器	36
6.6.1	R188/CPUCON(CPU 模式控制寄存器)	36
6.6.2	R189/IHRCCAL(IHRC 频率微调寄存器)	37
6.6.3	R1AF/WDTCON(WDT、外部中断控制寄存器)	37
7.	定时计数器	38
7.1	TC0 定时计数器	38
7.1.1	TC0 定时设置说明	38
7.1.2	TC0 定时计算说明	39
7.1.3	TC0 空闲模式唤醒说明	39
7.1.4	TC0 端口电平捕获说明	39
7.1.5	TC0 相关寄存器	41
7.2	TC1 定时计数器	44
7.2.1	TC1 定时设置说明	44
7.2.2	TC1 定时计算说明	44
7.2.3	TC1 空闲模式唤醒说明	45
7.2.4	TC1 相关寄存器	45
7.3	TC2 定时计数器	47
7.3.1	TC2 定时设置说明	47
7.3.2	TC2 定时计算说明	47
7.3.3	TC2 空闲模式唤醒说明	48
7.3.4	TC2 相关寄存器	48
8.	PWM 脉宽调制	50
8.1	PWM 内部结构与时序	50
8.2	PWM 周期与占空比	51
8.3	PWM 空闲模式唤醒说明	51
8.4	PWM 比较器门控说明	52
8.5	IPWM 波形以及 Buzzer 设置说明	52
8.6	PWM2DT 中断以及单次触发说明	52
8.7	PWM 相关寄存器	53
8.7.1	R1AE/EXINTCON(外部中断控制寄存器)	53
8.7.2	R1B0/TC1CON(TC1 控制寄存器)	53
8.7.3	R1B1/TC1PRDL(TC1/PWM123 周期低 8 位寄存器)	54
8.7.4	R1B2/PWM1DTL(PWM1 占空比低 8 位寄存器)	54
8.7.5	R1B3/PWM2DTL(PWM2 占空比低 8 位寄存器)	54
8.7.6	R1B4/PWM3DTL(PWM3 占空比低 8 位寄存器)	54
8.7.7	R1B5/TC1PRDTH(PWM123 周期高 4 位及 PWM3 占空比高 4 位寄存器)	55
8.7.8	R1B6/PWM12DTH(PWM12 占空比高 4 位寄存器)	55
8.7.9	R1B7/PWMCON1(PWM 控制寄存器 1)	55
8.7.10	R1B8/TC2CON(TC2 控制寄存器)	56
8.7.11	R1B9/TC2PRDL(TC2/PWM456 周期低 8 位寄存器)	57
8.7.12	R1BA/PWM4DTL(PWM4 占空比低 8 位寄存器)	57
8.7.13	R1BB/PWM5DTL(PWM5 占空比低 8 位寄存器)	57
8.7.14	R1BC/PWM6DTL(PWM6 占空比低 8 位寄存器)	57
8.7.15	R1BD/TC2PRDTH(PWM456 周期高 4 位及 PWM6 占空比高 4 位寄存器)	58
8.7.16	R1BE/PWM45DTH(PWM45 占空比高 4 位寄存器)	58
8.7.17	R1BF/PWMCON2(PWM 控制寄存器 2)	58
9.	LED 单线级联	60
9.1	相关寄存器	60
9.1.1	R188/CPUCON(CPU 模式控制寄存器)	60
9.1.2	R1B0/TC1CON(TC1 控制寄存器)	61
9.1.3	R1B1/TC1PRDL(TC1/PWM123 周期低 8 位寄存器)	61
9.1.4	R1B2/PWM1DTL(PWM1 占空比低 8 位寄存器)	62
9.1.5	R1B3/PWM2DTL(PWM2 占空比低 8 位寄存器)	62
9.1.6	R1B4/PWM3DTL(PWM3 占空比低 8 位寄存器)	62
9.1.7	R1B7/PWMCON1(PWM 控制寄存器 1)	62
9.1.8	R1B8/TC2CON(TC2 控制寄存器)	63



9.1.9 R1B9/TC2PRDL (TC2/PWM456 周期低 8 位寄存器)	63
9.1.10 R1BA/PWM4DTL (PWM4 占空比低 8 位寄存器)	63
9.1.11 R1BB/PWM5DTL (PWM5 占空比低 8 位寄存器)	64
9.1.12 R1BC/PWM6DTL (PWM6 占空比低 8 位寄存器)	64
9.1.13 R1BF/PWMCON2 (PWM 控制寄存器 2)	64
10. CDC 触摸按键检测	65
10.1 触摸检测概述	65
10.2 触摸注意事项	65
11. CMP 比较器	66
11.1 分压电阻输出电压 $V_{internal R}$	67
11.2 比较器功能配置	68
11.3 RFC 电阻频率转换说明	68
11.4 相关寄存器	69
11.4.1 R184/TCOCON (TC0 控制寄存器)	69
11.4.2 R185/TCOC (TC0 8 位计数寄存器)	70
11.4.3 R1AD/TPRE (TC0 预分频器)	70
11.4.4 R1AE/EXINTCON (外部中断控制寄存器)	70
11.4.5 R1C4/TKVS (VREF 电压选择寄存器)	70
11.4.6 R1C9/CMPCON0 (CMP 控制寄存器 0)	71
11.4.7 R1CA/CMPCON1 (CMP 控制寄存器 1)	72
12. OPTION 配置表	73
13. 指令集	75
14. 电气特性	77
14.1 极限参数	77
14.2 直流电气特性	77
14.3 VREF 特性	77
14.4 特性曲线图	78
14.4.1 内部低速振荡器-压频特性曲线	78
14.4.2 内部低速振荡器-温频特性曲线	78
14.4.3 内部 1MHz RC 振荡器-压频特性曲线	79
14.4.4 内部 1MHz RC 振荡器-温频特性曲线	79
14.4.5 内部 8MHz RC 振荡器-压频特性曲线	80
14.4.6 内部 8MHz RC 振荡器-温频特性曲线	80
14.5 IHRC 频率微调参数说明	81
15. 封装尺寸	87
15.1 16PIN 封装尺寸	87
15.2 8PIN 封装尺寸	88

1. 芯片简介

1.1 功能特性

CPU 配置

- 2K×16-Bit OTP ROM
- 128×8-Bit SRAM
- 8 级堆栈空间
- 8 级可编程电压复位 (LVR)
 - 1.8V, 2.0V, 2.2V, 2.4V
 - 2.7V, 3.0V, 3.3V, 3.6V
- 工作电流小于 2 mA (4MHz/5V)
- 工作电流小于 10 μ A (40KHz/5V)
- 休眠电流小于 1 μ A (休眠模式)

I/O 配置

- 2 组双向 I/O 端口: P5, P6
- 唤醒端口: P5, P6
- 14 个可编程上拉 I/O 引脚
- 14 个可编程下拉 I/O 引脚
- 外部中断:
 - INT0: P60 INT1: P63
- 参考电压输出: P65

工作电压

- 工作电压范围:
 - $V_{LVR} 2.2V \sim 5.5V | F_{cpu}=0 \sim 8MHz$
 - $V_{LVR} 1.8V \sim 5.5V | F_{cpu}=0 \sim 2MHz$

工作频率范围

- 内部 IHRC 振荡电路:
 - 16MHz/8MHz/4MHz/1MHz
- 内部 ILRC 振荡电路:
 - 40KHz (5V) / 39.5KHz (3V)

- 时钟周期分频选择:
 - 2T, 4T, 8T, 16T, 32T

外围模块

- 8Bit 计数器 TC0 带捕获功能
- 6 路 2 组 12Bit-PWM 可死区互补
- 12 路通道 CDC 电容数字转换器
- 1 路比较器 CMP
- 2 路 RGB LED 级联控制器 (驱动幻彩灯)

中断源

- TC0 溢出中断
- 外部中断 1
- 外部中断 0
- P6 端口输入变化中断
- P5 端口输入变化中断
- PWM1 周期匹配/TC1 定时中断
- PWM4 周期匹配/TC2 定时中断
- PWM2 占空比匹配中断
- CMP 比较结果变化中断
- TK 检测结束中断

特性

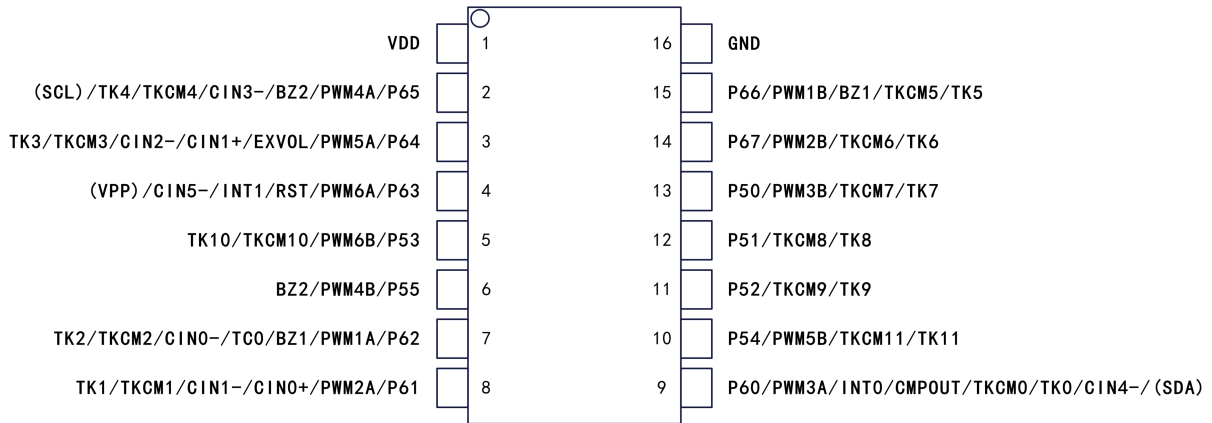
- 可编程 WDT 定时器
- 四种工作模式切换

封装类型

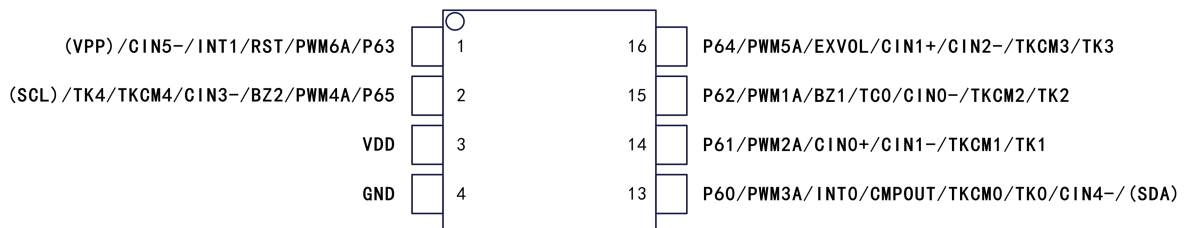
- JZ8PT2503-SOP16
- JZ8PT2503-SOP8
- JZ8PT2504-SOP16
- JZ8PT2504-SOP8



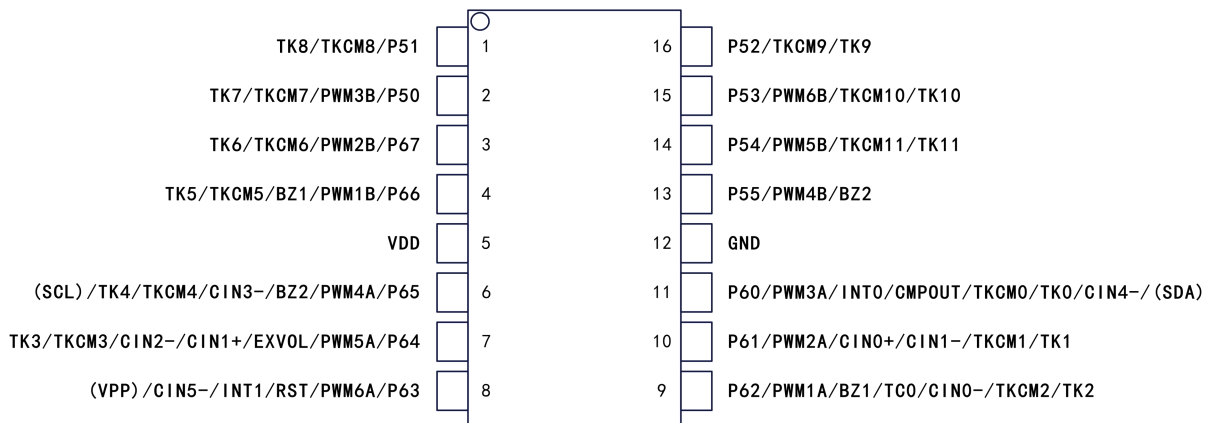
1.2 引脚分配



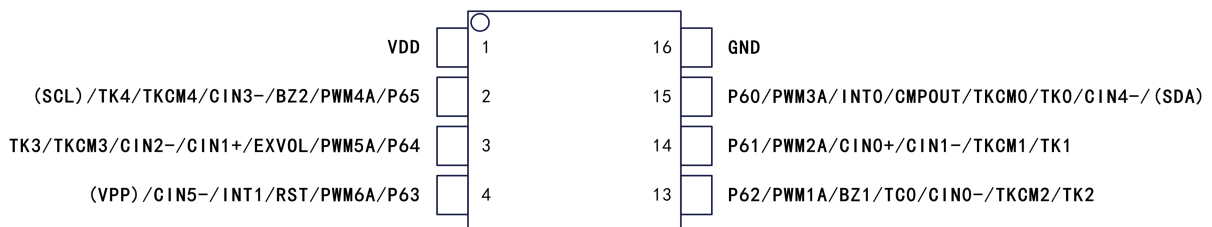
JZ8PT2503-16 脚位图



JZ8PT2503-8 脚位图



JZ8PT2504-16 脚位图



JZ8PT2504-8 脚位图

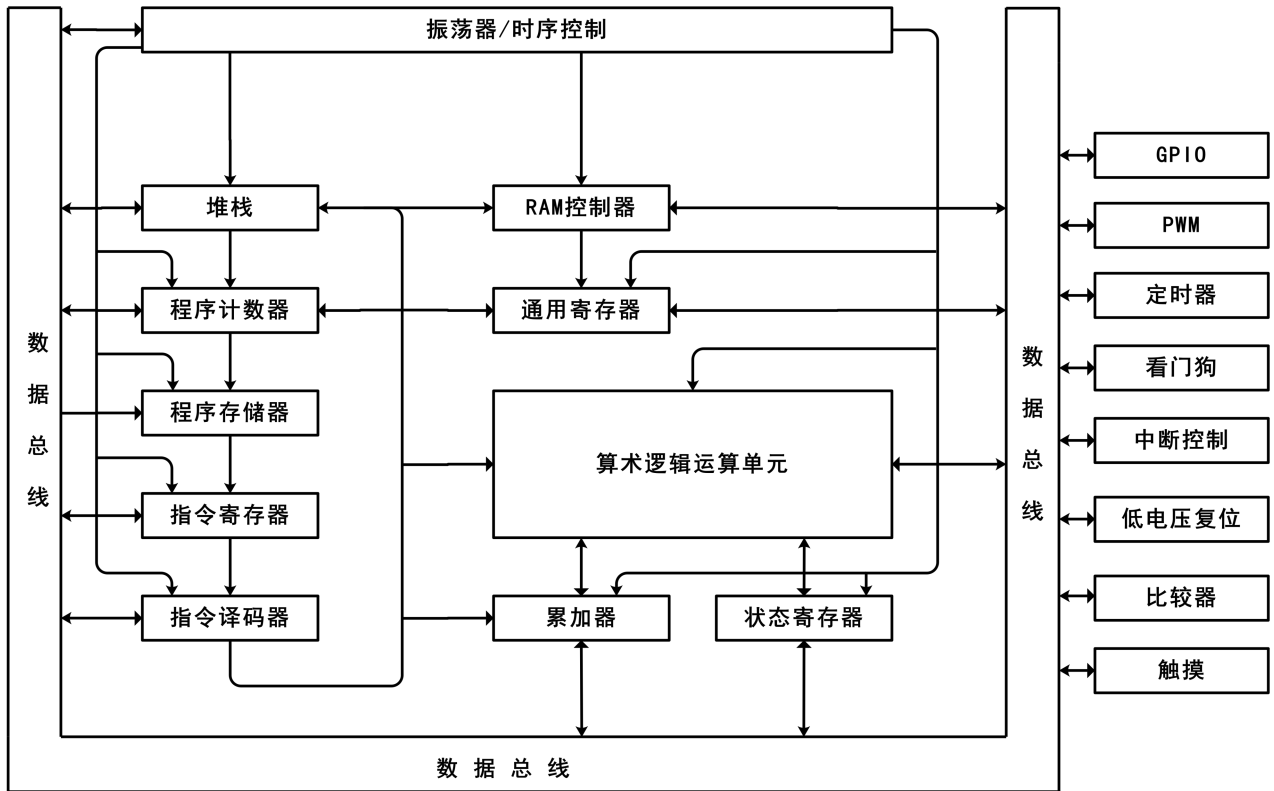
1.3 引脚描述

序号	管脚名	I/O	功能描述
P50	P50	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM3B	0	PWM3B 输出
	TKCM7	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK7	I	TK 触摸通道
P51	P51	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	TKCM8	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK8	I	TK 触摸通道
P52	P52	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	TKCM9	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK9	I	TK 触摸通道
P53	P53	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM6B	0	PWM6B 输出
	TKCM10	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK10	I	TK 触摸通道
P54	P54	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM5B	0	PWM5B 输出
	TKCM11	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK11	I	TK 触摸通道
P55	P55	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM4B	0	PWM4B 输出
	BZ2	0	BZ2 蜂鸣器输出
P60	P60	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM3A	0	PWM3A 输出
	INT0	I	外部中断 INT0 输入口
	CMPOUT	0	比较器结果输出
	TCKM0	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK0	I	TK 触摸通道
	CIN4-	I	比较器负极输入口
	SDA	I	烧录数据口
P61	P61	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM2A	0	PWM2A 输出
	CIN0+	I	比较器正极输入口
	CIN1-	I	比较器负极输入口
	TKCM1	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK1	I	TK 触摸通道



序号	管脚名	I/O	功能描述
P62	P62	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM1A	0	PWM1A 输出
	BZ1	0	BZ1 蜂鸣器输出
	TC0	I	TC0 外部时钟输入口
	CIN0-	I	比较器负极输入口
	TKCM2	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK2	I	TK 触摸通道
P63	P63	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM6A	0	PWM6A 输出
	RST	I	外部复位输入端口
	INT1	I	外部中断 INT1 输入口
	CIN5-	I	比较器负极输入口
	VPP	I	烧录高压口
P64	P64	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM5A	0	PWM5A 输出
	EXVOL	I	CMP 电阻分压输入端口
	CIN1+	I	CMP 正极输入源
	CIN2-	I	CMP 负极输入源
	TKCM3	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK3	I	TK 触摸通道
P65	P65	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM4A	0	PWM4A 输出
	BZ2	0	BZ2 蜂鸣器输出
	CIN3-	I	CMP 负极输入源
	TKCM4	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK4	I	TK 触摸通道
	SCL	I	烧录时钟口
P66	P66	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM1B	0	PWM1B 输出
	BZ1	0	BZ1 蜂鸣器输出
	TKCM5	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK5	I	TK 触摸通道
P67	P67	I/O	GPIO, 可编程上下拉, 端口唤醒
	PWM2B	0	PWM2B 输出
	TKCM6	I/O	TK 触摸 COM 口
	TK6	I	TK 触摸通道
	VDD	--	电源
	GND	--	地

1.4 系统框图



系统电路框图

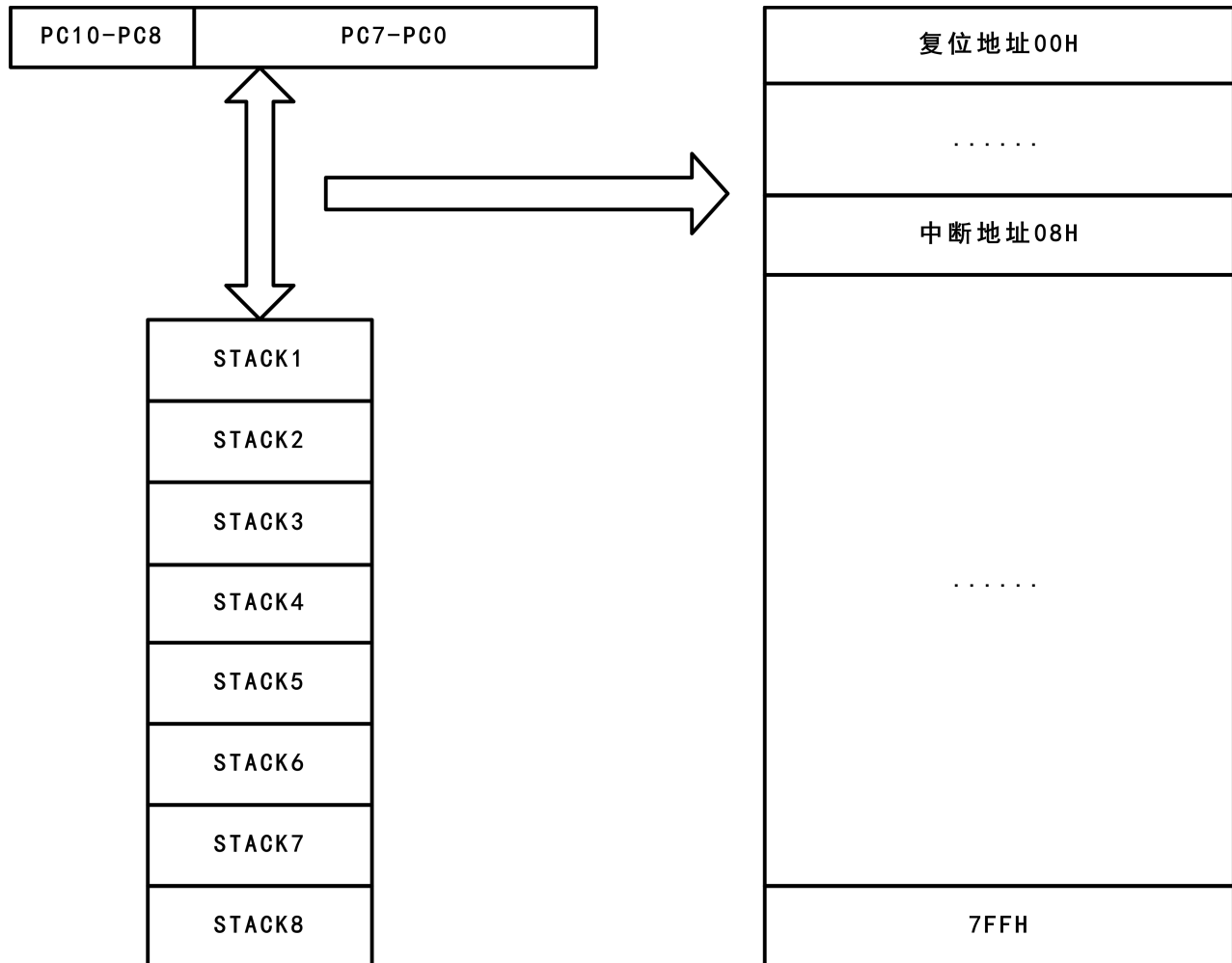
2. 中央处理器

2.1 程序存储区与堆栈

OTP: 2K, ROM 区地址范围 00H - 7FFH

中断地址: 08H

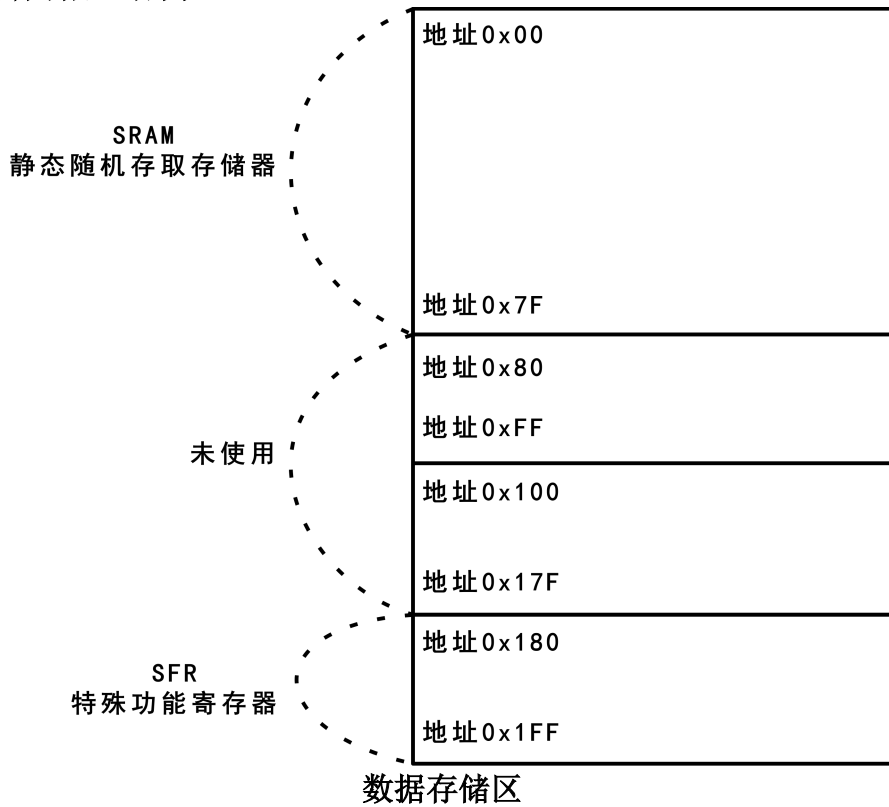
堆栈: 8 级



程序存储区结构图

2.2 数据存储区

2.2.1 数据存储区结构



2.2.2 特殊功能寄存器概览

地址	0X18_	0X19_	0X1A_	0X1B_	0X1C_	0X1D_	0X1E_	0X1F_
0	RSR	P5PH		TC1CON	TKCON0			
1	PCH	P6PH	P6AE	TC1PRDL	TKCON1			
2	PCL			PWM1DTL	TKCHS0			
3	STATUS	P5PD		PWM2DTL	TKCHS1			
4	TCOCON	P6PD		PWM3DTL	TKVS			
5	TCOC			TC1PRDTH	TKCNTH			
6	TBRDH			PWM12DTH	TKCNTL	INTE0		
7	TBRDL			PWMCON1	TKVCNTH	INTE1		
8	CPUCON			TC2CON	TKVCNTL			
9	IHRCCAL			TC2PRDL	CMPCON0			
A (10)	PORT5			PWM4DTL	CMPCON1	INTF0		
B (11)	PORT6			PWM5DTL		INTF1		
C (12)		P5IWE	VREFCAL	PWM6DTL				
D (13)	P5CON	P6IWE	TPRE	TC2PRDTH				
E (14)	P6CON		EXINTCON	PWM45DTH				
F (15)			WDTCON	PWMCON2				IAR

2.3 特殊系统寄存器

2.3.1 间接寻址

数据存储器能被直接或间接寻址，通过 IAR 寄存器可以实现间接寻址操作。

RSR 寄存器用于配合 IAR 寄存器实现间接寻址操作。用户可以将某个寄存器对应的地址放进 RSR，然后通过访问间接寻址寄存器 IAR，此时地址将指向 RSR 中对应地址的寄存器。

IAR 不是一个实际存在的寄存器，它的主要功能是作为间接寻址的指针。任何以 R1FF (IAR) 作为指针的指令，实际对应的地址是 R180 (RAM 选择寄存器) RSR<7:0>所指向的数据。

例：间接寻址清 RAM (0x00~0x7F)

```

MOV    A, @0X00
MOV    RSR, A        //间接寻址指针指向 00H
CLR    IAR           //清零 00H 地址所指向的数据
INC    RSR           //地址+1
MOV    A, RSR
XOR    A, @0X7F
JBTS   STATUS, 2
JMP    $-5           //回退 5 条指令，一直清零至 RSR 地址指向 7FH
CLR    0X7F          //清零 7FH 地址所指向的数据
    
```

2.3.1.1 R180/RSR (RAM 选择寄存器)

0X180	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
RSR	-	RSR<6:0>						
读/写	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	X	X	X	X	X	X	X

RSR<7:0> 在间接寻址方式中用于选择 RAM 寄存器地址 (寻址范围: **0X00~0X7F**)。

2.3.1.2 R1FF/IAR (间接寻址寄存器)

0X1FF	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
IAR	IAR<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	X	X	X	X	X	X	X	X

间接寻址寄存器并不是一个实际存在的寄存器。

2.3.2 查表

2.3.2.1 跳转表

程序寄存器 PC 控制程序的指令执行顺序，可以寻址整个 ROM 范围，PC 执行指令会自加 1，永远指向下一条指令的地址。如果执行跳转、条件跳转、PCL 赋值、子程序调用、中断触发及返回等操作时，PC 自动加载指令相关地址并非下一条指令地址。

跳转表可以实现多地址跳转功能，由 PCL 与 值相加得到新的 PCL 值进行多地址跳转。例如 ACC=1，则表示当前地址为 PCL+1。需要注意的是跳转不能超范围使用，以免功能异常。

例 1：跳转表返回数值 0X4F

```
MOV    A, @0X03
ADD    PCL, A
RETL   @0X3F  //0
RETL   @0X06  //1
RETL   @0X5B  //2
RETL   @0X4F  //3
RETL   @0X66  //4
```

例 2：跳转程序 LOOP2

```
MOV    A, @0X02
ADD    PCL, A
JMP    LOOP0  //0
JMP    LOOP1  //1
JMP    LOOP2  //2
JMP    LOOP3  //3
```

2.3.2.2 R181/PCH(程序计数高位寄存器)

0X181	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PCH	-	-	-	-	-	PC<10:8>		
读/写	R	R	R	R	R	R	R	R
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

2.3.2.3 R182/PCL(程序计数低位寄存器)

0X182	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PCL	PC<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

程序计数器（PC）是用于记录每个指令周期中 CPU 所要处理的指令的指针。在 CPU 运行周期中，PC 将指令指针推进程序存储器，然后指针自增 1 以进入下一个周期。JZ8PT2503/4 拥有一个 11 位宽度的程序计数器（PC），其低字节来自可读可写的 PCL 寄存器，高字节来自可读的 PCH 寄存器。

堆栈是用于记录程序返回的指令指针。当调用子程序时，PC 将指令指针压栈。待执行返回指令时，堆栈将指令指针送回 PC，继续进行原来的进程。JZ8PT2503/4 拥有 8 级堆栈，该堆栈既不占程序存储空间也不占数据存储空间，并且堆栈指针不能读写。

程序计数器（PC）及堆栈详细说明如下：

- (1) 寄存器 PC 和内置 8 级堆栈都是 11 位宽，用于 2K×16Bit OTP ROM 的寻址。
- (2) 一般情况下，PC 自增一；复位时，PC 的所有位都被清零。
- (3) 指令“JMP”允许直接载入 11 位地址，然后将 PC+1 推入堆栈。因此，JMP 指令允许 PC 跳转到程序的任一位置。
- (4) 指令“CALL”允许加载 PC 的 11 位地址，然后将 PC+1 推入堆栈。因此，子程序入口地址可位于程序的任一位置。
- (5) 执行“RET”指令时将栈顶数据送到 PC。
- (6) 执行“ADD PCL, A”指令可将一个相对地址与当前 PC 相加，PC 的第九位及以上各位逐次递增。
- (7) 执行“MOV PCL, A”指令可从“A”寄存器加载一个地址到 PC 的低 8 位，PC 的第九位及以上各位保持不变。
- (8) 任何（除“ADD PCL, A”指令外）向 PCL 写入值的指令（例如：“MOV PCL, A”，“BTC PCL, 1”）都会使 PC 的第九位、第十位保持不变。
- (9) 除了“TBRD R”外，其它任何指令都是单指令周期。
- (10) 堆栈的工作犹如循环缓冲器，也就是说，压栈 8 次之后，第 9 次压栈时进栈的数据将覆盖第 1 次进栈的数据，而第 10 次压栈时进栈的数据将覆盖第 2 次进栈的数据，依此类推。

2.3.2.4 ROM 区查表

TBRDH 和 TBRDL 寄存器可配合 TBRD 指令查询 ROM 区地址的数据。查询数据高 8 位保存到自定义寄存器，低 8 位保存到 ACC。

例：查询 ROM 地址 0XF5 的 16 位数据为 0X55D6

```

MOV    A, @0x00
MOV    TBRDH, A
MOV    A, @0xF5
MOV    TBRDL, A
TBRD  reg_tempH           //高 8 位保存到 reg_tempH, 低 8 位保存到 ACC
MOV    reg_tempL, A       //ACC 值保存到 reg_tempL
    
```

Table:

```

ORG    0X0F0              //固定 ROM 程序起始地址为 0X0F0
DW     0X00F3 //0
DW     0X1103 //1
DW     0X22BC //2
DW     0X339E //3
DW     0X444E //4
DW     0X55D6 //5
    
```

2.3.2.5 R186/TBRDH(查表指针高位寄存器)

0X186	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TBRDH	-	-	-	-	-	RBIT<10:8>		
读/写	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<2:0>: RBIT<10:8>-TBRD 指针地址高 3 位。

2.3.2.6 R187/TBRDL(查表指针低位寄存器)

0X187	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TBRDL	RBIT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: RBIT<7:0>-TBRD 指针地址低 8 位, RBIT<7:0> 在查表方式中用于选择查表 ROM 地址低 8 位。

2.3.3 程序状态寄存器

STATUS 寄存器可以是任何指令的目标寄存器。任一条影响 Z、DC 或 C 位的指令以 STATUS 寄存器作为目标寄存器, 则不能写这 3 个状态位。这些位根据器件逻辑被置 1 或清零。VOUTEN 使能可以输出内部 LD0 基准电压, 可以作为参考但是不建议连接驱动大负载。除上述位以外全为只读标志位, 程序只能读取不能操作。

2.3.3.1 R183/STATUS(状态标志寄存器)

0X183	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
STATUS	RST	GIE	VOUTEN	T	P	Z	DC	C
读/写	R	R	R/W	R	R	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	1	1	X	X	X

Bit<7>: RST-复位或唤醒标志位

0: 其它复位类型

1: 由引脚状态改变唤醒

Bit<6>: GIE - 中断使能标志位

0: 由 DIT 指令或硬件中断屏蔽

1: 由 EIT/RTI 指令使能中断

Bit<5>: VOUTEN-内部参考电压输出使能

0: 禁止

1: 使能, P65 端口输出 (需要将端口设为模拟输入)

Bit<4>: T-时间溢出位

- 0: WDT 溢出
- 1: 执行“SLEEP”和“CWDT”指令或低压复位

Bit<3>: P-掉电标志位

- 0: 执行“SLEEP”指令
- 1: 上电复位或执行“CWDT”指令

影响 T/P 的事件如下表所示:

类型	RST	T	P
上电复位	0	1	1
工作模式下按 RESET	0	保持	保持
RESET 唤醒	0	1	0
工作模式下 WDT 溢出	0	0	保持
WDT 溢出唤醒	0	0	0
端口输入变化唤醒	1	1	0
执行 CWDT 指令	保持	1	1
执行 SLEEP 指令	保持	1	0

Bit<2>: Z-零标志位算术或逻辑操作结果为零时置为”1”

- 0: 当算术或者逻辑运算结果不为 0
- 1: 当算术或者逻辑运算结果为 0

Bit<1>: DC-辅助进位标志

- 0: 执行加法运算时，低四位没有进位产生；/执行减法运算时，低四位产生借位
- 1: 执行加法运算时，低四位有进位产生；/执行减法运算时，低四位没产生借位

Bit<0>: C-进位标志

- 0: 执行加法运算时，高四位没有进位产生；/执行减法运算时，高四位产生借位
- 1: 执行加法运算时，高四位有进位产生；/执行减法运算时，高四位没产生借位

3. I/O 端口

JZ8PT2503/4 有 2 组双向 I/O 端口，共 14 个输入，14 个输出，大部分 I/O 可以复用为其它功能。

14 个可编程上拉 I/O 引脚：P50~P55，P60~P67；

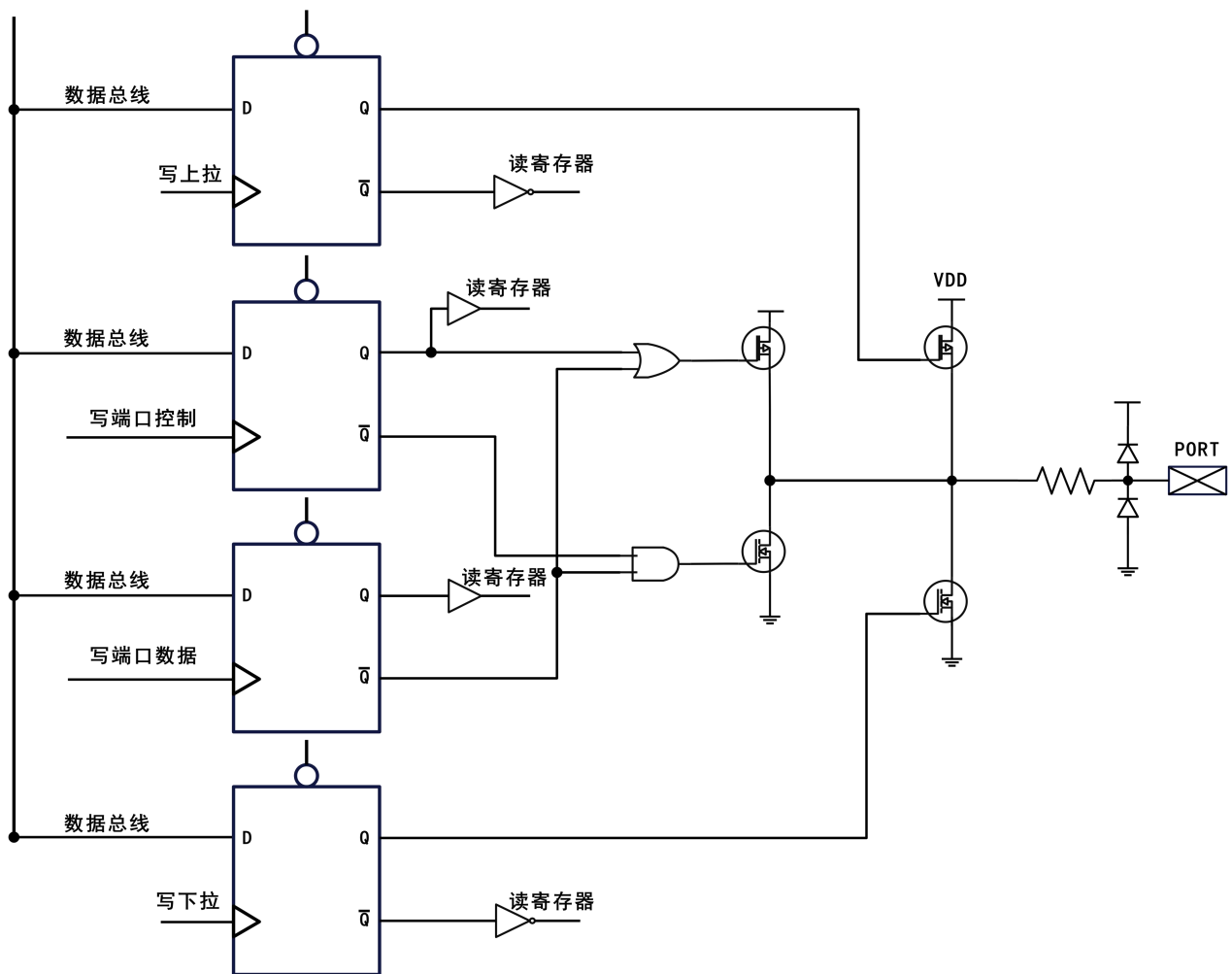
14 个可编程下拉 I/O 引脚：P50~P55，P60~P67；

14 个可编程唤醒 I/O 引脚：P50~P55，P60~P67；

6 个可编程模拟口：P60~P65；

3.1 GPIO 内部结构图

以下内部结构图仅供参考理解，并不代表实际电路。



I/O 控制寄存器/数据寄存器/上拉/下拉结构电路

3.2 P5 端口

P5 口是 6Bit 宽的双向端口。它所对应的方向控制寄存器是 P5CON。将 P5CON 的一个位置 1 (=1) 可以将相应的引脚配置为输入。清零 P5CON 的一个位 (=0) 可将相应的 P5 引脚配置为输出。

P5 口对应的数据寄存器是 PORT5。当端口为输入口时，读 PORT5 寄存器读的是引脚的状态，当端口是输出口时，读 PORT5 寄存器读的是 P5 的数据。

与 P5 口相关寄存器有 PORT5、P5CON、P5PH、P5PD、P5IWE 等。

3.2.1 R18A/PORT5 (P5 数据寄存器)

0X18A	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PORT5	-	-	P5<5:0>					
读/写	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

P5 端口数据控制

3.2.2 R18D/P5CON (P5 控制寄存器)

0X18D	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P5CON	-	-	P5CON<5:0>					
读/写	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	1	1	1	1	1	1	1

P5 端口输入输出控制位：

0：输出

1：输入

3.2.3 R190/P5PH (P5 上拉控制寄存器)

0X190	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P5PH	-	-	P5PH<5:0>					
读/写	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	1	1	1	1	1	1	1

P5 端口上拉控制位：

0：使能

1：禁止

3.2.4 R193/P5PD (P5 下拉控制寄存器)

0X193	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P5PD	-	-	P5PD<5:0>					
读/写	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	1	1	1	1	1	1	1

P5 端口下拉控制位:

- 0: 使能
- 1: 禁止

3.2.5 R19C/P5IWE (P5 输入变化中断、唤醒使能寄存器)

0X19C	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P5IWE	-	-	P5IWE<5:0>					
读/写	R	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

P5 端口输入变化唤醒控制位:

- 0: 禁止
- 1: 使能

3.3 P6 端口

P6 口是 8Bit 宽的双向端口。它所对应的方向控制寄存器是 P6CON。将 P6CON 的一个位置 1 (=1) 可以将相应的引脚配置为输入。清零 P6CON 的一个位 (=0) 可将相应的 P6 引脚配置为输出。

P6 口对应的数据寄存器是 PORT6。当端口为输入口时, 读 PORT6 寄存器读的是引脚的状态, 当端口是输出口时, 读 PORT6 寄存器读的是 P6 口的数据。

与 P6 口相关寄存器有 PORT6、P6CON、P6PH、P6PD、P6IWE 等。

3.3.1 R18B/PORT6 (P6 数据寄存器)

0X18B	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PORT6	P6<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

P6 端口数据控制

3.3.2 R18E/P6CON (P6 控制寄存器)

0X18E	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P6CON	P6CON<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	1	1	1	1	1	1	1

P6 端口输入输出控制位:

0: 输出

1: 输入

3.3.3 R191/P6PH (P6 上拉控制寄存器)

0X191	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P6PH	P6PH<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	1	1	1	1	1	1	1

P6 端口上拉控制位:

0: 使能

1: 禁止

3.3.4 R194/P6PD (P6 下拉控制寄存器)

0X194	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P6PD	P6PD<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	1	1	1	1	1	1	1

P6 端口下拉控制位:

0: 使能

1: 禁止

3.3.5 R19D/P6IWE (P6 输入变化中断、唤醒使能寄存器)

0X19D	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P6IWE	P6IWE <7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

P6 端口输入变化唤醒控制位:

0: 禁止

1: 使能

3.3.6 R1A1/P6AE (P6 模拟口使能寄存器)

0X1A1	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
P6AE	-	TKOSC_OUT	P6AE <5:0>					
读/写	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R /W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<5:0>: P6AE<5:0>-P6 端口模拟通道选择控制位:

- 0: 端口设置为 GPIO
- 1: 端口设置为模拟输入口

3.4 端口输入变化唤醒

JZ8PT2503/4 包含 14 个可编程端口输入变化唤醒 I/O: P50~P55, P60~P67。芯片执行“SLEEP”指令可以进入到睡眠模式或者空闲模式。此时, CPU 不执行指令。端口输入变化唤醒可以通过程序选择继续原有的进程 (SLEEP 前执行 DI) 或执行相应的跳转 (SLEEP 前执行 EI), 需打开相应的中断使能控制, 端口输入变化唤醒后跳转到中断服务程序。

端口状态改变查询方式唤醒设置:

- 1、端口输入变化唤醒口设为输入;
- 2、可以根据需要选择唤醒口的内部上拉或下拉;
- 3、使能端口输入变化唤醒控制 P5IWE/P6IWE;
- 4、执行 DI 指令, 不进入中断地址口;
- 5、执行“SLEEP”指令, IDLE=0 进入睡眠模式或者 IDLE=1 进入空闲模式;
- 6、唤醒后, 执行 SLEEP 的下一条指令;

端口状态改变中断方式唤醒设置:

- 1、端口输入变化唤醒口设为输入;
- 2、可以根据需要选择唤醒口的内部上拉或下拉;
- 3、使能端口输入变化唤醒控制 P5IWE/P6IWE;
- 4、使能端口输入变化中断 P5ICIE/P6ICIE;
- 5、执行“EI”指令, 等待进入中断地址口;
- 6、执行“SLEEP”指令, IDLE=0 进入睡眠模式或者 IDLE=1 进入空闲模式;
- 7、唤醒后会进入中断地址口, 退出中断后, 执行 SLEEP 下一条指令;



3.5 端口施密特参数

JZ8PT2503/4 端口的施密特特性，表格如下（仅作参考）：

端口	SMT	
P50~P55	0.22*VDD	0.54*VDD
P60~P67	0.22*VDD	0.54*VDD

以上参数仅做参考，请以目标样机实测数据为准。

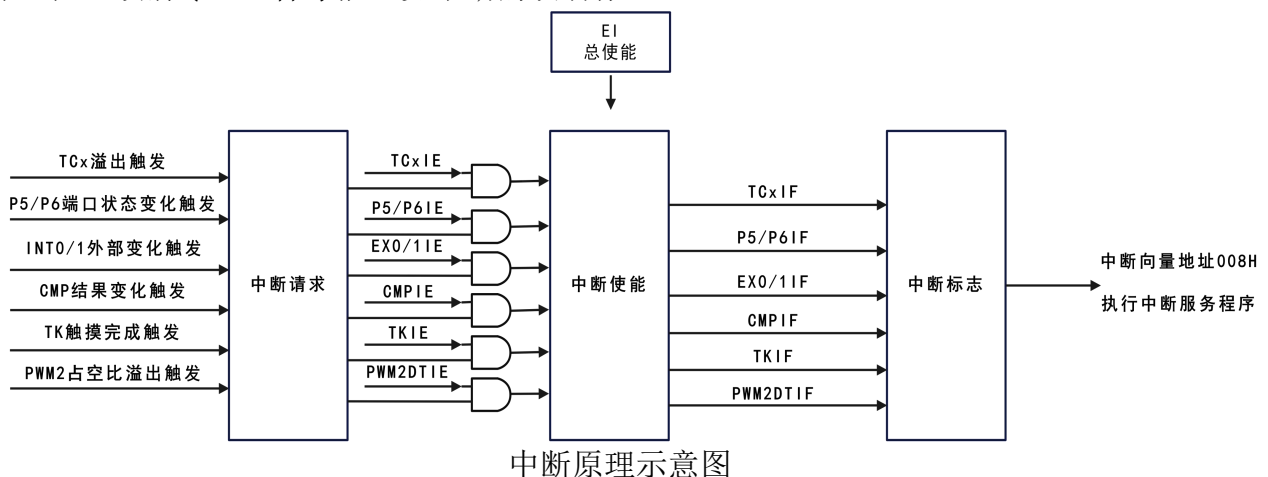
4. 中断

4.1 中断概述

JZ8PT2503/4 具有 10 个中断源，无论是使用其中那一个中断，都必须使能总中断，即“EI”指令。中断向量地址固定为 008H。下面分别是每个中断的特性：

中断源	使能条件	中断标志
TC0 溢出中断	EI + TC0IE=1	TC0IF
TC1 溢出中断	EI + TC1IE=1	TC1IF
TC2 溢出中断	EI + TC2IE=1	TC2IF
INT0 外部中断	EI + INTOIE=1	INT0IF
INT1 外部中断	EI + INT1IE=1	INT1IF
P5 端口输入变化中断	EI + P5ICIE=1	P5ICIF
P6 端口输入变化中断	EI + P6ICIE=1	P6ICIF
CMP 比较完成中断	EI + CMPIE=1	CMPIF
PWM2 占空比溢出中断	EI + PWM2DTIE=1	PWM2DTIF
TK 检测完成中断	EI + TKIF=1	TKIF

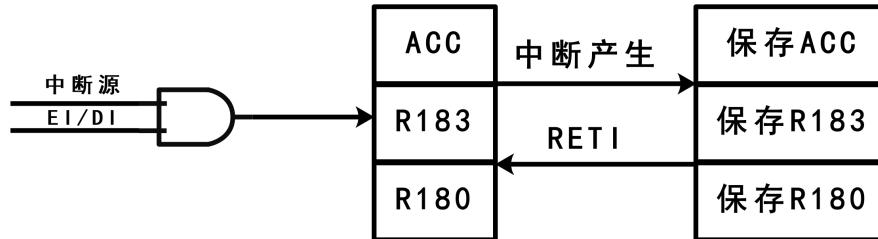
R1DA/R1DB 为中断标志寄存器，它们记录了当某个中断产生中断请求后的中断标志位。R1D6/R1D7 为中断使能控制寄存器，中断的允许与禁止在这两个寄存器中设置。总中断的允许是通过下“EI”指令，相反，总中断的禁止是通过下“DI”指令。当一个中断产生时，它的下一条指令的执行将从中断向量地址 008H 处执行。在离开中断服务程序之前相应的中断标志位必须清零，这样才能避免中断的误动作。



4.2 中断现场保护

在响应中断过程中，硬件自带中断保护功能，将 ACC、R183、R180 的内容保存起来，直到离开中断服务程序时，将被保存的值再重新载入 ACC、R183、R180，如此是为了避免在执行中断子程序时，有指令将 ACC、R183、R180 的值改变，导致返回主程序时发生错误。

如下图所示：



中断现场保护示意图

4.3 中断控制寄存器

中断使能控制寄存器 INTE0、INTE1 是可读写的寄存器，包含 INT 中断、TC0 溢出中断、端口电平变化中断等的允许控制位。

中断标志寄存器 INTF0、INTF1 是可读写的寄存器（仅可写 0），当使能了相关的中断允许位并且使能了 EI，在对应中断条件产生时，中断标志位将置 1。用户软件可将中断标志位清零。

外部中断需要在 EXINTCON 寄存器中选择触发方式。

4.3.1 R1AE/EXINTCON(外部中断控制寄存器)

0X1AE	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
EXINTCON	INT1S<1:0>		INT0S<1:0>		PWM2_PULSESEEN	CAPS	TCOGATE<1:0>	
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:6>: INT1S<1:0>-INT1 模式选择位

INT1S<1>	INT1S<0>	INT1 模式选择
0	0	功能禁止
0	1	上升沿触发
1	0	下降沿触发
1	1	电平变化触发

Bit<5:4>: INTOS<1:0>-INT0 模式选择位

INTOS<1>	INTOS<0>	INT0 模式选择
0	0	功能禁止
0	1	上升沿触发
1	0	下降沿触发
1	1	电平变化触发

4.3.2 R1D6/INTE0 (中断使能控制寄存器 0)

0X1D6	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTE0	-	PWM2DTIE	CMPIE	INT1IE	INT0IE	TKIE	P6ICIE	P5ICIE
读/写	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: 未使用

Bit<6>: PWM2DTIE - PWM2 占空比中断使能位

0: 禁止

1: 使能 (必须使能 PWM2EN=1)

Bit<5>: CMPIE - CMP 输出标志变化中断使能位

0: 禁止

1: 使能

Bit<4>: INT1IE - INT1 中断使能位

0: 禁止

1: 使能

Bit<3>: INT0IE - INT0 中断使能位

0: 禁止

1: 使能

Bit<2>: TKIE -TK 检测结束中断

0: 禁止

1: 使能

Bit<1>: P6ICIE - P6IC 中断使能位

0: 禁止

1: 使能

Bit<0>: P5ICIE - P5IC 中断使能位

0: 禁止

1: 使能

4.3.3 R1D7/INTE1 (中断使能控制寄存器 1)

0X1D7	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTE1	-	-	-	-	-	TC2IE	TC1IE	TC0IE
读/写	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:3>: 未使用

Bit<2>: TC2IE - TC2 溢出中断使能位

0: 禁止

1: 使能

Bit<1>: TC1IE - TC1 溢出中断使能位

0: 禁止

1: 使能

Bit<0>: TC0IE - TC0 溢出中断使能位

0: 禁止

1: 使能

4.3.4 R1DA/INTF0 (中断标志寄存器 0)

0X1DA	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTF0	-	PWM2DTIF	CMPIF	INT1IF	INT0IF	TKIF	P6ICIF	P5ICIF
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: 未使用

Bit<6>: PWM2DTIF - PWM2 占空比中断使能位

0: 禁止

1: 使能

Bit<5>: CMPIF - CMP 输出标志变化中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

Bit<4>: INT1IF - INT1 中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

Bit<3>: INT0IF - INT0 中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

Bit<2>: TKIF - TK 检测结束中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

Bit<1>: P6ICIF - P6IC 中断使能位

0: 未触发中断

1: 触发中断

Bit<0>: P5ICIF - P5IC 中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

4.3.5 R1DB/INTF1 (中断标志寄存器 1)

0X1DB	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
INTF1	-	-	-	-	-	TC2IF	TC1IF	TC0IF
读/写	R	R	R	R	R	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:3>: 未使用

Bit<2>: TC2IF - TC2 中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

Bit<1>: TC1IF - TC1 中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

Bit<0>: TC0IF - TC0 中断标志位

0: 未触发中断

1: 触发中断

5. 复位

5.1 复位功能概述

JZ8PT2503/4 系统提供 4 种复位方式：

- POR 上电复位
- RESET 脚输入低电平复位
- WDT 看门狗溢出复位
- LVR 低电压复位

以上任意一种复位发生时，所有的系统寄存器初始化到复位值，程序停止运行，同时程序计数器 PC 清零。复位结束后，系统从向量 0000H 处重新开始运行。

任何一种复位情况都需要一定的响应时间，系统复位机制能够保证 MCU 的可靠复位。不同类型的振荡器，完成复位所需要的时间也不同。因此，VDD 的上升速度和不同振荡器的起振时间都是不固定的。RC 振荡器的起振时间最短，晶体振荡器的起振时间则较长。在用户终端使用的过程中，应注意考虑应用场景对上电复位时间的要求。

5.2 POR 上电复位

上电复位与 LVR 操作密切相关。系统上电的过程呈逐渐上升的曲线形式，需要一定时间才能达到正常电平值。

- 上电：系统检测到电源电压上升并等待其稳定；
- 系统初始化：所有的系统寄存器被置为初始值；
- 振荡器开始工作：振荡器开始提供系统时钟；
- 执行程序：上电结束，程序开始运行；

上电复位时间由 OPTION 中的【复位时间】选择决定，可选择 4.5ms、16ms、64ms、256ms、350us 几个档位的复位时间。

5.3 WDT 看门狗复位

看门狗复位是系统的一种保护设置。看门狗默认上电使能，在正常状态下，由程序将看门狗定时器清零。若出错，系统处于未知状态，看门狗定时器溢出，此时系统复位。看门狗复位后，系统重启进入正常状态。

- 看门狗定时器状态：系统检测看门狗定时器是否溢出，若溢出，则系统复位；
- 系统初始化：所有的系统寄存器被置为初始化默认值；

- 振荡器开始工作：振荡器开始提供系统时钟；
- 执行程序：上电结束，程序开始运行；

看门狗唤醒的说明：

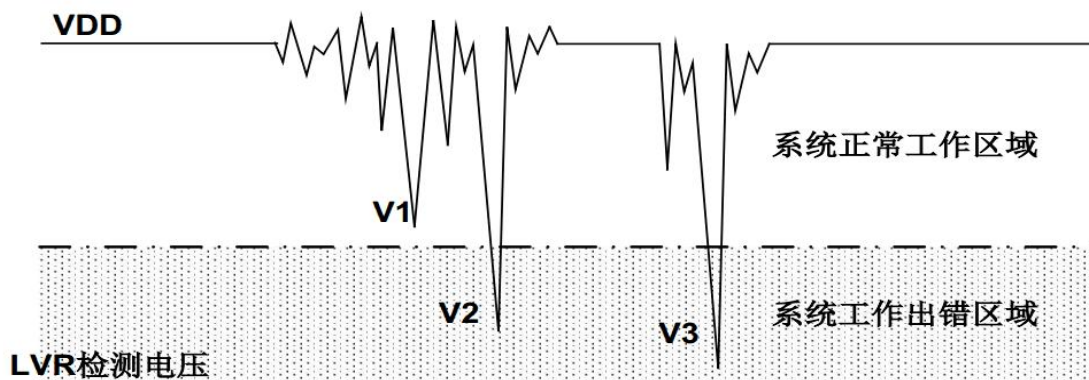
看门狗复位在空闲模式和睡眠模式下都可以复位，系统复位后从地址 0X00 开始执行程序，用户可以判断 R183 (STATUS) 寄存器 Bit4 的时间溢出位，如果为 WDT 溢出则可以判断为是看门狗复位。注意，看门狗唤醒实质为看门狗复位的特殊应用。看门狗唤醒时间 = option 复位时间 * WDT 分频

看门狗定时器应用注意事项：

- ◆ 对看门狗清零之前，检查 I/O 口的状态和 RAM 可增强程序的可靠性；
- ◆ 不能在中断中对看门狗清零，否则无法侦测到主程序跑飞的状况；
- ◆ 程序中应该只在主程序中有一次清看门狗的动作，这种架构能够最大限度的发挥看门狗的保护功能。

5.4 LVR 低电压复位

掉电复位针对外部因素引起的系统电压跌落情形（例如，干扰或外部负载的变化），掉电可能会引起系统工作状态不正常或程序执行错误。



电压跌落可能会进入系统死区。系统死区意味着电源不能满足系统的最小工作电压要求。上图是一个典型的掉电复位示意图。图中，VDD 受到严重的干扰，电压值降的非常低。虚线以上区域系统正常工作，在虚线以下的区域内，系统进入未知的工作状态，这个区域称作死区。当 VDD 跌至 V1 时，系统仍处于正常状态；当 VDD 跌至 V2 和 V3 时，系统进入死区，则容易导致出错。以下情况系统可能进入死区：

DC 运用中:

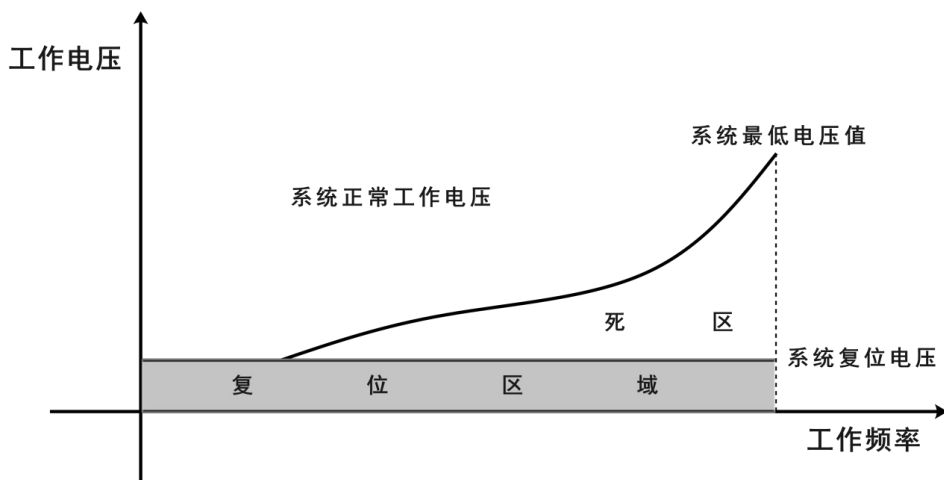
DC 运用中一般都采用电池供电，当电池电压过低或单片机驱动负载时，系统电压可能跌落并进入死区。这时，电源不会进一步下降到 LVR 检测电压，因此系统维持在死区。

AC 运用中:

系统采用 AC 供电时，DC 电压值受 AC 电源中的噪声影响。当外部负载过高，如驱动马达时，负载动作产生的干扰也影响到 DC 电源。VDD 若由于受到干扰而跌落至最低工作电压以下时，则系统将有可能进入不稳定工作状态。在 AC 运用中，系统上、下电时间都较长。其中，上电时序保护使得系统正常上电，但下电过程却和 DC 运用中情形类似，AC 电源关断后，VDD 电压在缓慢下降的过程中易进入死区。

5.5 工作频率与 LVR 低压检测关系

为了改善系统掉电复位的性能，首先必须明确系统具有的最低工作电压值。系统最低工作电压与系统执行速度有关，不同的执行速度下最低工作电压值也不同。



如上图所示，系统正常工作电压区域一般高于系统复位电压，同时复位电压由低电压检测（LVR）电平决定。当系统执行速度提高时，系统最低工作电压也相应提高，但由于系统复位电压是固定的，因此在系统最低工作电压与系统复位电压之间就会出现一个电压区域，系统不能正常工作，也不会复位，这个区域即为死区。

为避免出现死区电压，在选择工作频率的时候，要选择相应的 LVR 复位电压点。如下表：

IRC 频率	Clocks 分频	LVR 复位电压点
IRC-16MHz	2 Clocks	LVR=2.2V
IRC-8MHz	2 Clocks	LVR=2.0V
IRC-4MHz	2 Clocks	LVR=1.8V
IRC-1MHz	2 Clocks	LVR=1.8V

注：1、工作频率 = 指令周期频率 = IRC 频率 / Clocks 分频；

2、此工作频率和 LVR 复位电压点的对应值，只是推荐值，用户在使用过程中，根据用于的具体应用场合可以适当的调整复位电压点。

3、LVR 可选择软件控制关闭，但仅测试使用，不建议实际量产。

5.6 相关寄存器

5.6.1 R1AF/WDTCON(WDT、外部中断控制寄存器)

0X1AF	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
WDTCON	WDTE	WDTPSR<1:0>		LVREN	TKWE	CMPWE	INT1WE	INT0WE
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: WDTE-WDT 看门狗使能控制

0: 禁止

1: 使能

Bit<6:5>: WDTPSR<1:0>-WDT 看门狗预分频选择位:

WDTPSR<1>	WDTPSR<0>	WDT 分频系数
0	0	1:4
0	1	1:8
1	0	1:16
1	1	1:32

Bit<4>: LVREN -LVR 使能控制

0: 使能

1: 禁止

6. 系统时钟与工作模式

JZ8PT2503/4 内部集成了 2 种振荡器，高速 RC 振荡器 IHRC 和低速 RC 振荡器 ILRC，可以通过 R188/CPUCON 寄存器实现系统时钟切换高低速振荡器。切换振荡器可以使 MCU 在 4 种工作模式下以不同的时钟频率工作，这些模式可以控制振荡器的工作、程序的执行以及模拟电路的功能损耗。

高速模式：系统时钟选择内部高速时钟，低速时钟正常工作；

低速模式：系统时钟选择内部低速时钟，高速时钟暂停工作；

空闲模式：系统时钟正常工作，系统其他部分进入睡眠（TC0、TC1、TC2、PWM2DT(无唤醒)、TKWE，选择系统时钟可继续工作并可唤醒系统），还可通过 P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE, CMPWE 唤醒；

睡眠模式：所有功能暂停工作，系统进入睡眠，可通过 TC0（P62 输入时钟），P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE, CMPWE 唤醒；

功能模块	高速模式	低速模式	空闲模式	睡眠模式
IHRC	运行	停止	运行	停止
ILRC	运行	运行	运行	停止
CPU 指令	执行	执行	停止	停止
TC0	可工作	可工作	可工作	可工作(P62 输入时钟)
TC1	可工作	可工作	可工作	停止
TC2	可工作	可工作	可工作	停止
中断	全部有效	全部有效	全部有效 (TC0, TC1, TC2, PWM2DT, TK 选系统时钟)	TC0IE, P5ICIE, P6ICIE, EX0IE, EX1IE, CMPIE
唤醒功能	-	-	(TC0, TC1, TC2, TKWE 系统时钟可唤醒) P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE, CMPWE	TCOWE, P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE, CMPWE
看门狗	WDT 选项	WDT 选项	WDT 选项控制	WDT 选项控制

6.1 内部 RC 振荡器

6.1.1 IHRC 高速振荡器

JZ8PT2503/4 提供内部 IHRC 频率可配置功能，频率默认值为 8MHz。

内部 IHRC 振荡器包含 1M/4M/8M/16MHz 四种频率值。通过设置 OPTION 的配置位，可选择 IHRC 工作频率，下面是它们的对应关系：

RCM	IRC 频率
1M	IHRC 频率选为 1MHz
4M	IHRC 频率选为 4MHz
8M	IHRC 频率选为 8MHz
16M	IHRC 频率选为 16MHz

JZ8PT2503/4 提供了多种分频选择，可以在 OPTION 中选择，适用于更多的场合。如下表：

Clocks	Clocks 分频
2clock	分频为 2clock
4clock	分频为 4clock
8clock	分频为 8clock
16clock	分频为 16clock
32clock	分频为 32clock

IHRC 系统时钟频率可通过 IHRCCAL 寄存器加 1 或减 1 软件微调，可参考[《IHRC 频率微调参数说明》](#)具体步进与频率实测为准。

6.1.2 ILRC 低速振荡器

JZ8PT2503/4 内置 ILRC 低速振荡器，提供稳定的 40KHz 低速时钟。

6.2 高速模式

高速模式是系统高速时钟工作模式，系统时钟源由高速 RC 振荡器提供。程序被执行。上电复位或任意一种复位触发后，系统进入高速模式执行程序。高速模式下，高速振荡器正常工作，功耗最大。

- ◆ 程序被执行，所有的功能都可控制；
- ◆ 系统速率为高速；
- ◆ 高速振荡器和内部低速振荡器都正常工作；
- ◆ 高速模式可以切换到低速模式；
- ◆ 从高速模式进入到睡眠模式，唤醒后返回到高速模式；
- ◆ 从高速模式进入到空闲模式，唤醒后返回到高速模式；

6.3 低速模式

低速模式为系统低速时钟工作模式。系统时钟源由低速 RC 振荡器提供。低速模式由 CPU 模式控制寄存器的 CLKMD 位控制。当 CLKMD=0 时，系统为高速模式；当 CLKMD=1 时，系统进入低速模式。进入低速模式后，系统不能自动禁止高速 RC 振荡器，必须通过 SPTHX=1 来禁止以减少功耗。

- ◆ 程序被执行，所有的功能都可控制；
- ◆ 系统速率为低速；
- ◆ 内部低速振荡器正常工作，高速振荡器停止工作。
- ◆ 低速模式可以切换到高速模式；
- ◆ 从低速模式进入到睡眠模式，唤醒后返回到低速模式；
- ◆ 从低速模式进入到空闲模式，唤醒后返回到低速模式；

6.4 空闲模式

空闲模式是另外一种理想状态。在睡眠模式下，所有的功能和硬件设备都被禁止，但在空闲模式下，系统时钟保持工作，空闲模式下的功耗大于睡眠模式下的功耗。空闲模式下，不执行程序，但具有唤醒功能的 TC0, TC1, TC2, P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE, TKWE, CMPWE 仍正常工作，定时器 TC0, TC1, TC2, PWM2DT, TKWE 的时钟源为仍在工作的系统时钟。由系统时钟及状态控制寄存器的 IDLE 位决定是否进入空闲模式，当 IDLE=1，执行 SLEEP 后进入空闲模式。

- ◆ 程序停止执行，所有的功能被禁止；
- ◆ 具有唤醒功能的模块正常工作；
- ◆ 系统时钟正常工作；
- ◆ 由高速模式进入到空闲模式，被唤醒后返回到高速模式；
- ◆ 由低速模式进入到空闲模式，被唤醒后返回到低速模式；
- ◆ 空闲模式下的唤醒方式为 P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE, TKWE, CMPWE；
- ◆ 空闲模式下 TC0、TC1、TC2、PWMDT 功能仍然有效；

6.5 睡眠模式

睡眠模式是系统的理想状态，不执行程序，振荡器也停止工作。整个芯片的功耗低于 1 μ A。睡眠模式可以由 TC0（P62 输入时钟），P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE、CMPWE 唤醒。从高速模式或者低速模式进入睡眠模式，被唤醒后将返回到对应模式。由系统时钟及状态控制寄存器的 IDLE 位控制是否进入睡眠模式，当 IDLE=0，执行 SLEEP 后进入睡眠模式。

- ◆ 程序停止执行，所有的功能被禁止；
- ◆ 所有的振荡器，包括外部高速振荡器、内部高速振荡器和内部低速振荡器都停止工作；
- ◆ 功耗低于 1 μ A；
- ◆ 由高速模式进入到睡眠模式，被唤醒后返回到高速模式；

- ◆ 由低速模式进入到睡眠模式，被唤醒后返回到低速模式；
- ◆ 睡眠模式下的唤醒方式为 TC0 (P62 输入时钟)，P5IWE, P6IWE, INTOWE, INT1WE, CMPWE;

6.6 相关寄存器

6.6.1 R188/CPUCON (CPU 模式控制寄存器)

0X188	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CPUCON	PWM4_LEDEN	PWM1_LEDEN	TC2WE	TC1WE	TCOWE	STPHX	CLKMD	IDLE
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<5>: TC2WE -TC2 唤醒使能位

- 0: 唤醒禁止
- 1: 唤醒使能，可唤醒空闲模式

Bit<4>: TC1WE -TC1 唤醒使能位

- 0: 唤醒禁止
- 1: 唤醒使能，可唤醒空闲模式

Bit<3>: TCOWE -TC0 唤醒使能位

- 0: 唤醒禁止
- 1: 唤醒使能，可唤醒空闲模式

Bit<2>: STPHX-高速时钟控制位

- 0: 高速时钟正常工作
- 1: 停止高速时钟

Bit<1>: CLKMD-系统时钟控制位

- 0: 系统时钟使用高速振荡器 (IHRC) 时钟
 - 1: 系统时钟使用低速振荡器 (ILRC) 时钟
- 系统从高速模式进入低速模式时 先设置 CLKMD=1, 后设置 STPHX=1;
 系统从低速模式进入高速模式时 先设置 STPHX=0, 后设置 CLKMD=0。

Bit<0>: IDLE-空闲模式使能位

- 0: 系统执行 SLEEP 指令时进入睡眠模式
 - 1: 系统执行 SLEEP 指令时进入空闲模式，系统时钟正常工作
- TC0 和 PWM 在空闲模式下如果选择系统时钟可继续工作，并可唤醒系统。

6.6.2 R189/IHRCCAL (IHRC 频率微调寄存器)

0X189	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
IHRCCAL	-	IHRCCAL<6:0>						
读/写	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	X	X	X	X	X	X	X

6.6.3 R1AF/WDTCON (WDT、外部中断控制寄存器)

0X1AF	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
WDTCON	WDTE	WDTPSR<1:0>		LVREN	TKWE	CMPWE	INT1WE	INTOWE
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	1	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: WDTE-WDT 看门狗使能控制

- 0: 禁止
- 1: 使能

Bit<6:5>: WDTPSR<1:0>-WDT 看门狗预分频选择位:

WDTPSR<1>	WDTPSR<0>	WDT 分频系数
0	0	1:4
0	1	1:8
1	0	1:16
1	1	1:32

Bit<3>: TKWE - TK 唤醒使能位

- 0: 禁止
- 1: 使能

Bit<2>: CMPWE - CMP 唤醒使能位

- 0: 禁止
- 1: 使能

Bit<1>: INT1WE - INT1 唤醒使能位

- 0: 禁止
- 1: 使能

Bit<0>: INTOWE - INTO 唤醒使能位

- 0: 禁止
- 1: 使能

7. 定时计数器

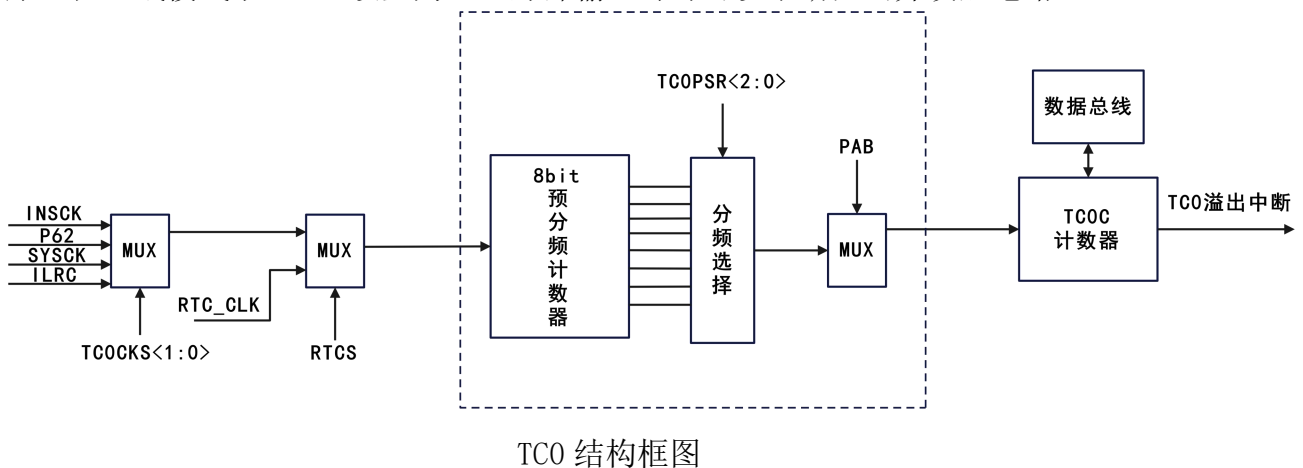
7.1 TC0 定时计数器

JZ8PT2503/4提供一个8位定时计数器作为TC0预分频器，TCOCON寄存器的PAB位决定是否预分频，TCOPSR<2:0>三位决定预分频比。

TC0 是一个 8Bit 上行计数器，只要有时钟就工作。时钟源可以是指令时钟、系统时钟或者低速时钟，也可以选择外部时钟（由 P62 引脚输入，触发沿可选），时钟到来计数器实现加 1。

TC0 计数溢出可以形成中断信号。

在 IDLE 模式下，TC0 溢出中断可以唤醒电路，唤醒后可以选择进中断或者继续执行原程序。在睡眠模式下，TC0 设置为 P62 外部输入时钟可以中断溢出并唤醒电路。



7.1.1 TC0 定时设置说明

- 1、给 TCOC 寄存器 TCOC 赋初始值；
- 2、设置 TCOCON 寄存器的值（选择时钟源及预分频比）；
- 3、作为计数器使用，需要在 TCOCON 寄存器选择 TC0 信号源为外部输入信号；
- 4、当配置都设置好之后，最后再设置 TCOCON 寄存器中的 TCOEN 对定时计数器使能；
- 5、若需要执行中断功能，须设置 INTE1 寄存器中的 TCOIE (Bit0) 为 1，并执行 EI 指令；
- 6、系统执行中断服务程序将自动保存 ACC、STATUS 及 RSR 数据，执行 RETI 指令后，数据自动恢复，退出中断前要清除 TC0 中断标志位；

7.1.2 TC0 定时计算说明

TC0 定时功能通过写值到 TC0C 寄存器，给定时器赋初始值，定时器从初始值位置开始累加，直至定时器溢出产生中断。

TC0 定时时间计算公式（选择系统时钟）：

$$\text{TC0 定时时间} = (1/F_{\text{sys}}) \times (\text{TC0 分频}) \times (256 - \text{TC0 初始值})$$

示例：

$F_{\text{osc}}=8 \text{ MHz}$ ，TC0 分频选择=8 分频，TC0 初始值=156；

$$\text{TC0 定时时间} = (1/8) \times (8) \times (256 - 156) = 100 \text{ us}$$

TC0 定时时间计算公式（选择外部输入时钟）：

$$\text{TC0 定时时间} = (1/\text{外部输入时钟}) \times (\text{TC0 分频}) \times (256 - \text{TC0 初始值})$$

示例：

外部输入时钟=1 MHz，TC0 分频选择=4 分频，TC0 初始值=156；

$$\text{TC0 定时时间} = (1/1) \times (4) \times (256 - 156) = 400 \text{ us}$$

7.1.3 TC0 空闲模式唤醒说明

在空闲模式下，系统指令停止执行，具有唤醒功能的模块和系统时钟正常工作，其它功能被禁止。

TC0 可以唤醒空闲模式，设置 R188/CPUCON 寄存器 Bit3 位 TCOWE 为 1，IDLE = 1 加上 SLEEP 指令系统进入空闲模式，TC0 定时器正常工作（选择系统时钟）。当 TC0 定时器溢出后，系统被唤醒。若使能 TCOIE 及 EI，则唤醒后进入中断，若执行 DI，则唤醒后执行下一条指令。

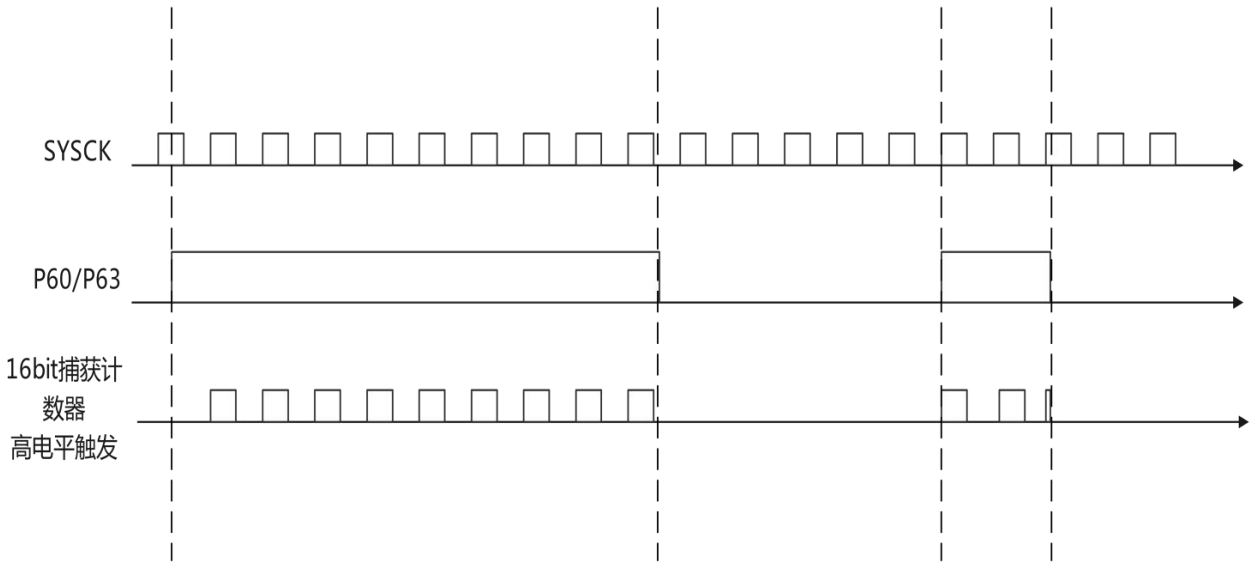
当时钟源选择 P62 外部时钟时，使能 TCOWE=1，直接执行 SLEEP 睡眠指令，可以唤醒系统。

7.1.4 TC0 端口电平捕获说明

JZ8PT2503/4 提供 P60/P63 端口电平捕获功能。通过复用 TC0 8Bit 预分频器 TPRES（作为电平捕获计数器低 8 位）和 8Bit 计数器 TC0C（作为电平捕获计数器高 8 位）组合为 16Bit 电平捕获计数器，同时配合外部中断实现电平变化触发中断，在中断程序中判断上一个电平的捕获时间。外部中断可通过 R1AE/EXINTCON 寄存器 INT1S<1:0>/ INT0S<1:0>选择触发沿。

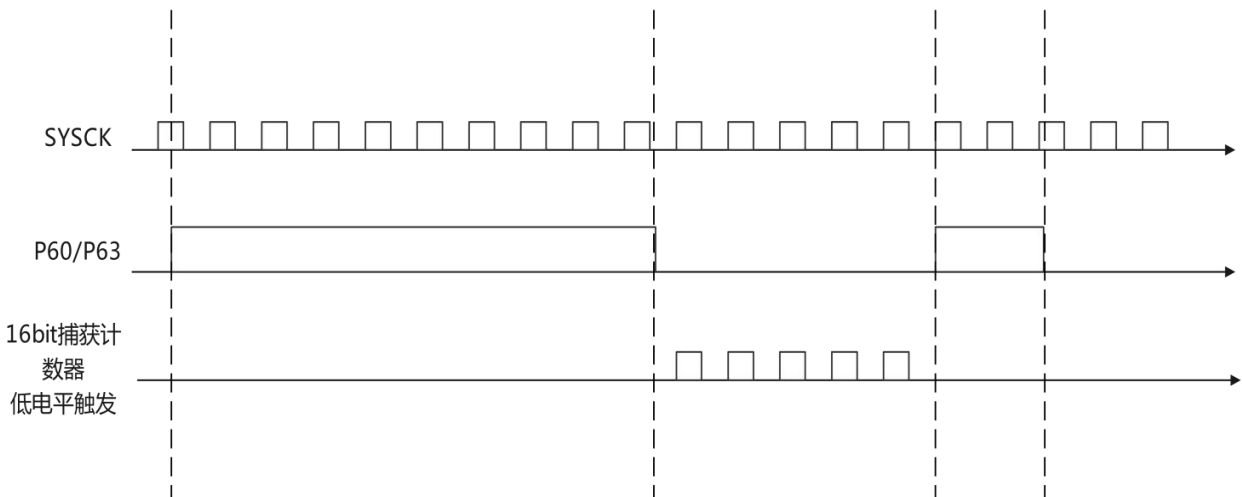
P60/P63 端口高电平捕获功能说明。首先设置 R1AE/EXINTCON 寄存器 **TCOGATE<0>=1** 选择由外部中断电平控制 TC0 计数器，同时通过 INT1S<1:0>/ INT0S<1:0>选择外部中断下降沿触发功能，使能外部中断，TC0CON 寄存器选择 TC0 时钟源为系统时钟，最后使能 TCOEN=1。

当 P60/P63 端口为高电平时 TC0 预分频器和计数器开始计数，计数时钟为系统时钟，P60/P63 端口为低电平则 TC0 预分频器和计数器停止计数，且端口下降沿触发外部中断，用户通过中断程序中读取 R185/TCOC 、 R1AD/TPRE 寄存器的计数值，以此计算电平时间。



16bit捕获计数器由低八位的TBRE和高八位的TC0组成

P60/P63 端口低电平捕获与高电平相似。首先设置 R1AE/EXINTCON 寄存器 $TCOGATE<0>=1$ 选择由外部中断电平控制 TC0 计数器，同时通过 $INT1S<1:0>/INTOS<1:0>$ 选择外部中断上升沿触发功能，使能外部中断，TC0CON 寄存器选择 TC0 时钟源为系统时钟，最后使能 $TC0EN=1$ 。当 P60/P63 端口为低电平时 TC0 预分频器和计数器开始计数，计数时钟为系统时钟，P60/P63 端口为高电平则 TC0 预分频器和计数器停止计数，且端口上升沿触发外部中断，用户通过中断程序中读取 R185/TCOC 、 R1AD/TPRE 寄存器的计数值，以此计算电平时间。



16bit捕获计数器由低八位的TBRE和高八位的TC0组成

7.1.5 TC0 相关寄存器

7.1.5.1 R184/TC0CON(TC0 控制寄存器)

0X184	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC0CON	TCOEN	TCOCKS<1:0>		TCOEDG	TCOPTEN	TCOPSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TCOEN-TC0 定时计数使能位

0: 禁止 TC0

1: 使能 TC0

Bit<6:5>: TCOCKS<1:0>-TC0 信号源选择位

00: 指令时钟

01: 外部输入信号 (P62)

10: 系统时钟

11: ILRC 时钟 (低速振荡器)

Bit<4>: TCOEDG - TC0 信号边沿选择位

0: TC0 引脚信号发生由高到低变化加 1

1: TC0 引脚信号发生由低到高变化加 1

Bit<3>: TCOPTEN-预分频器使能位

0: 禁止 TC0 预分频

1: 使能 TC0 预分频

Bit<2:0>: TCOPSR<2:0>-TC0 预分频选择控制位:

TCOPSR<2>	TCOPSR<1>	TCOPSR<0>	TC0 分频系数
0	0	0	1:2
0	0	1	1:4
0	1	0	1:8
0	1	1	1:16
1	0	0	1:32
1	0	1	1:64
1	1	0	1:128
1	1	1	1:256

7.1.5.2 R185/TC0C(TC0 8 位计数寄存器)

0X185	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC0C	TC0C<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

7.1.5.3 R188/CPUCON (CPU 模式控制寄存器)

0X188	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CPUCON	PWM4_LEDEN	PWM1_LEDEN	TC2WE	TC1WE	TCOWE	STPHX	CLKMD	IDLE
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<3>: TCOWE -TC0 唤醒使能位

0: 唤醒禁止

1: 唤醒使能, 可唤醒空闲模式

Bit<0>: IDLE-空闲模式使能位

0: 系统执行 SLEEP 指令时进入睡眠模式

1: 系统执行 SLEEP 指令时进入空闲模式, 系统时钟正常工作

TC0 在空闲模式下如果选择系统时钟可继续工作, 并可唤醒系统。

7.1.5.4 R1AD/TPRE (TC0 预分频器)

0X1AD	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TPRE	TPRE<7:0>							
读/写	R	R	R	R	R	R	R	R
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

捕获数据低 8 位

7.1.5.5 R1AE/EXINTCON (外部中断控制寄存器)

0X1AE	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
EXINTCON	INT1S<1:0>		INT0S<1:0>		PWM2_PULSESEN	CAPS	TCOGATE<1:0>	
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:6>: INT1S<1:0>-INT1 模式选择位

INT1S<1>	INT1S<0>	INT1 模式选择
0	0	功能禁止
0	1	上升沿触发
1	0	下降沿触发
1	1	电平变化触发

Bit<5:4>: INT0S<1:0>-INT0 模式选择位

INT0S<1>	INT0S<0>	INT0 模式选择
0	0	功能禁止
0	1	上升沿触发
1	0	下降沿触发
1	1	电平变化触发



Bit<2>: CAPS-TC0 电平捕获端口选择

0: 使用 INTO 捕获

1: 使用 INT1 捕获

Bit<0>: TCOGATE<0> - TC0 捕获门控使能位

0: 禁止

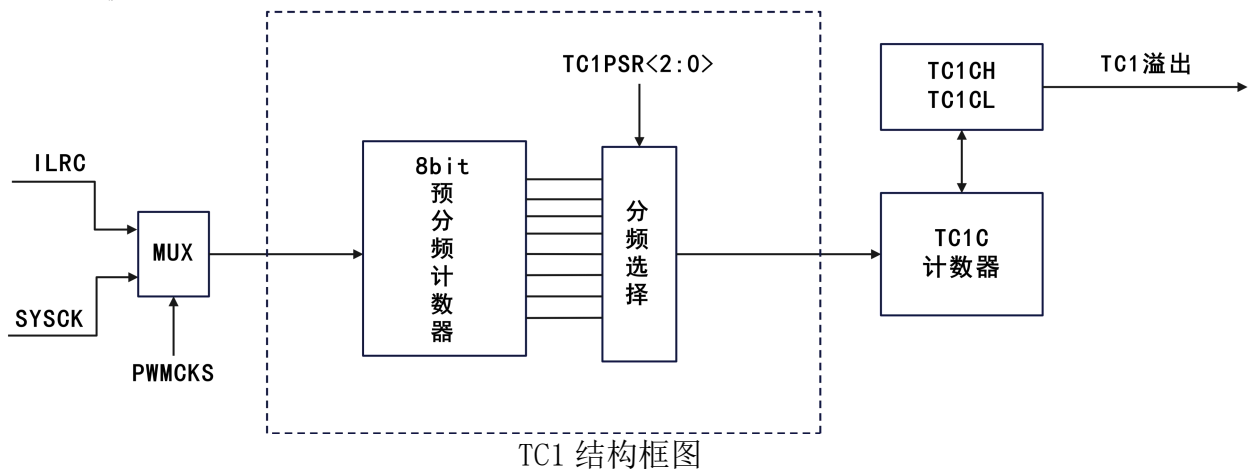
1: 使能门控, INTO/1 作为捕获源

7.2 TC1 定时计数器

TC1定时计数器提供一个8位预分频器，TC1CON寄存器的TC1PSR<2:0> 三位决定预分频比。

TC1 是一个 12Bit 上行计数器。TC1 定时器需使能 TC1EN 才能工作，时钟源可以是系统时钟，也可以是低速时钟，每个时钟周期到来，计数器实现加 1。TC1 计数值与 TC1PRD 设定值一致产生溢出，若使能 TC1IE 及 EI，系统跳转到对应的中断向量地址，执行中断服务程序。

在 IDLE 模式下，TC1 中断可以唤醒电路（时钟为系统时钟），唤醒后可以选择进中断或者继续执行原程序。



7.2.1 TC1 定时设置说明

- 1、给 TC1PRD<11:0>寄存器赋初始值；
- 2、设置 TC1CON 寄存器，按需配置预分频比；
- 3、使能 R1D7/INTE1 寄存器的 TC1IE 打开中断使能，并执行 EI 指令；
- 4、使能 TC1EN，打开 TC1 定时器计数；
- 5、系统执行中断服务程序将自动保存 ACC、STATUS 及 RSR 数据，执行 RETI 指令后，数据自动恢复，退出中断前要清除 TC1 中断标志位；

7.2.2 TC1 定时计算说明

TC1 定时功能通过写值到 TC1PRD<11:0>，定时器从初始值 0x01 开始累加，直至定时器计数值与 TC1PRD<11:0>值匹配，则溢出执行中断服务程序。

TC1 定时时间计算公式：

$$\text{TC1 定时时间} = (1/\text{Fosc}) \times (\text{TC1 分频}) \times (\text{TC1PRD})$$

示例：

Fosc=16 MHz，TC1 分频选择=16 分频，TC1PRD 值=512；

$$TC1 \text{ 定时时间} = (1/16) \times (16) \times (512) = 512\mu s$$

7.2.3 TC1 空闲模式唤醒说明

TC1 可以唤醒空闲模式，使能 R188/CPUCON 寄存器 Bit4 位 TC1WE，选择 TC1 时钟源为系统时钟。IDLE = 1 加上 SLEEP 指令系统进入空闲模式，TC1 定时器正常工作。当 TC1 定时器溢出后，系统被唤醒。若使能 TC1IE 及 EI，则唤醒后进入中断，若执行 DI，则唤醒后执行下一条指令。

7.2.4 TC1 相关寄存器

有三个寄存器与 TC1 相关，低 8 位计数比较寄存器（TC1PRDL）、高 4 位计数比较寄存器（TC1PRDTH）和控制寄存器（TC1CON）。CPUCON 寄存器中 TC1WE 使能可控制唤醒 IDLE 模式。

7.2.4.1 R188/CPUCON (CPU 模式控制寄存器)

0X188	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CPUCON	PWM4_LEDEN	PWM1_LEDEN	TC2WE	TC1WE	TCOWE	STPHX	CLKMD	IDLE
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<4>: TC1WE -TC1 唤醒使能位

0: 唤醒禁止

1: 唤醒使能，可唤醒空闲模式

Bit<0>: IDLE-空闲模式使能位

0: 系统执行 SLEEP 指令时进入睡眠模式

1: 系统执行 SLEEP 指令时进入空闲模式，系统时钟正常工作

TC1 在空闲模式下如果选择系统时钟可继续工作，并可唤醒系统。

7.2.4.2 R1B0/TC1CON (TC1 控制寄存器)

0X1B0	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1CON	TC1EN	TC21EN	PWM1GATE	TC1CKS	TC1PTEN	TC1PSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TC1EN -TC1 计数器使能控制

(若设置 TC1PRD 寄存器，TC1 计数到预设值复位，TC1 从 1 开始计数)

0: 禁止

1: 使能

Bit<6>: TC21EN-TC1、TC2 计数器同时使能控制位

0: 禁止

1: 使能

Bit<4>: TC1CKS-TC1 时钟选择

0: 系统时钟

1: 低速时钟

Bit<3:0>: TC1PTEN、TC1PSR2~TC1PSR0 分频系数选择位:

TC1PTEN	TC1PSR<2>	TC1PSR<1>	TC1PSR<0>	TC1 分频系数
0	0	0	0	1:1
1	0	0	0	1:2
1	0	0	1	1:4
1	0	1	0	1:8
1	0	1	1	1:16
1	1	0	0	1:32
1	1	0	1	1:64
1	1	1	0	1:128
1	1	1	1	1:256

7.2.4.3 R1B1/TC1PRDL(TC1 定时计数低 8 位寄存器)

0X1B1	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1PRDL	TC1PRD<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

TC1 定时计数低 8 位

7.2.4.4 R1B5/TC1PRDTH(TC1 定时计数高 4 位及 PWM3 占空比高 4 位寄存器)

0X1B5	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1PRDTH	TC1PRD<11:8>				PWM3DT<11:8>			
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

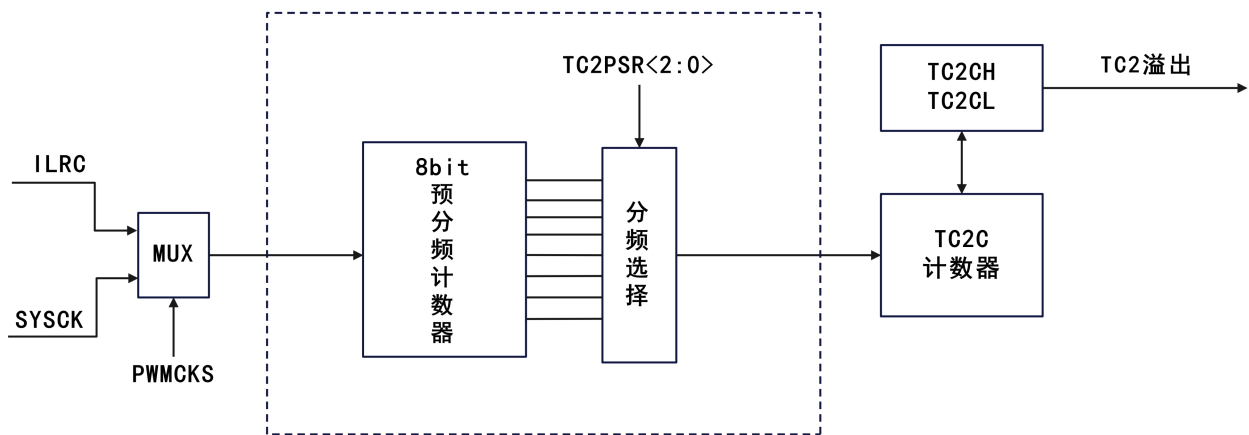
TC1 定时计数高 4 位

7.3 TC2 定时计数器

TC2定时计数器提供一个8位预分频器，TC2CON寄存器的TC2PSR<2:0> 三位决定预分频比。

TC2 是一个 12Bit 上行计数器。TC2 定时器需使能 TC2EN 才能工作，时钟源可以是系统时钟，也可以是低速时钟，每个时钟周期到来，计数器实现加 1。TC2 计数值与 TC2PRD 设定值一致产生溢出，若使能 TC2IE 及 EI，系统跳转到对应的中断向量地址，执行中断服务程序。

在 IDLE 模式下，TC2 中断可以唤醒电路（时钟为系统时钟），唤醒后可以选择进中断或者继续执行原程序。



TC2 结构框图

7.3.1 TC2 定时设置说明

- 1、给 TC2PRD<11:0>寄存器赋初始值；
- 2、设置 TC2CON 寄存器，按需配置预分频比；
- 3、使能 R1D7/INTE1 寄存器的 TC2IE 打开中断使能，并执行 EI 指令；
- 4、使能 TC2EN，打开 TC2 定时器计数；
- 5、系统执行中断服务程序将自动保存 ACC、STATUS 及 RSR 数据，执行 RETI 指令后，数据自动恢复，退出中断前要清除 TC2 中断标志位；

7.3.2 TC2 定时计算说明

TC2 定时功能通过写值到 TC2PRD<11:0>，定时器从初始值 0x01 开始累加，直至定时器计数值与 TC2PRD<11:0>值匹配，则溢出执行中断服务程序。

TC2 定时时间计算公式：

$$\text{TC2 定时时间} = (1/F_{\text{osc}}) \times (\text{TC2 分频}) \times (\text{TC2PRD})$$

示例：

$F_{\text{osc}}=16 \text{ MHz}$ ，TC2 分频选择=16 分频，TC2PRD 值=512；

$$TC2 \text{ 定时时间} = (1/16) \times (16) \times (512) = 512\mu s$$

7.3.3 TC2 空闲模式唤醒说明

TC2 可以唤醒空闲模式，使能 R188/CPUCON 寄存器 Bit5 位 TC2WE，选择 TC2 时钟源为系统时钟。IDLE = 1 加上 SLEEP 指令系统进入空闲模式，TC2 定时器正常工作。当 TC2 定时器溢出后，系统被唤醒。若使能 TC2IE 及 EI，则唤醒后进入中断，若执行 DI，则唤醒后执行下一条指令。

7.3.4 TC2 相关寄存器

有三个寄存器与 TC2 相关，低 8 位计数比较寄存器（TC2PRDL）、高 4 位计数比较寄存器（TC2PRDTH）和控制寄存器（TC2CON）。CPUCON 寄存器中 TC2WE 使能可控制唤醒 IDLE 模式。

7.3.4.1 R188/CPUCON (CPU 模式控制寄存器)

0X188	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CPUCON	PWM4_LEDEN	PWM1_LEDEN	TC2WE	TC1WE	TCOWE	STPHX	CLKMD	IDLE
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<5>: TC2WE -TC2 唤醒使能位

0: 唤醒禁止

1: 唤醒使能，可唤醒空闲模式

Bit<0>: IDLE-空闲模式使能位

0: 系统执行 SLEEP 指令时进入睡眠模式

1: 系统执行 SLEEP 指令时进入空闲模式，系统时钟正常工作

TC2 在空闲模式下如果选择系统时钟可继续工作，并可唤醒系统。

7.3.4.2 R1B8/TC2CON (TC2 控制寄存器)

0X1B8	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2CON	TC2EN	PWM4GATE<1:0>		TC2CKS	TC2PTEN	TC2PSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TC2EN-TC2/PWM456 计数器使能控制

0: 禁止

1: 使能

Bit<4>: TC2CKS-TC2 时钟选择

0: 系统时钟

1: 低速时钟

Bit<3:0>: TC2PTEN、TC2PSR2~TC2PSR0 分频系数选择位:

TC2PTEN	TC2PSR<2>	TC2PSR<1>	TC2PSR<0>	TC2 分频系数
0	0	0	0	1:1
1	0	0	0	1:2
1	0	0	1	1:4
1	0	1	0	1:8
1	0	1	1	1:16
1	1	0	0	1:32
1	1	0	1	1:64
1	1	1	0	1:128
1	1	1	1	1:256

7.3.4.3 R1B9/TC2PRDL (TC2 定时计数低 8 位寄存器)

0X1B9	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2PRDL	TC2PRD<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

TC2 定时计数低 8 位

7.3.4.4 R1BD/TC2PRDTH (TC2 定时计数高 4 位及 PWM6 占空比高 4 位寄存器)

0X1BD	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2PRDTH	TC2PRD <11:8>				PWM6DT<11:8>			
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

TC2 定时计数高 4 位

8. PWM 脉宽调制

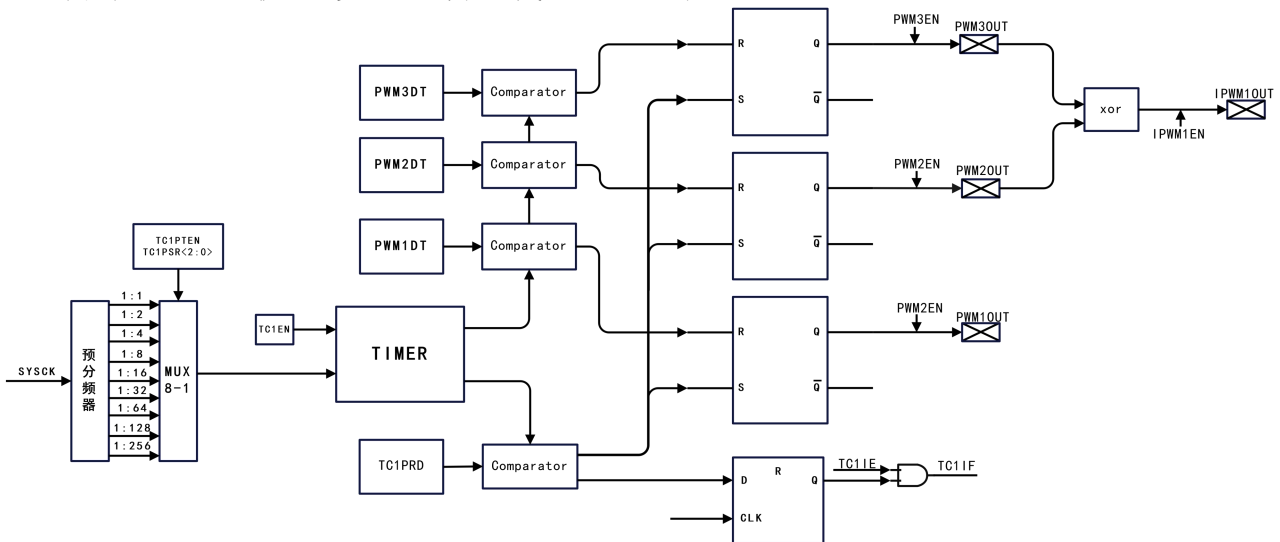
JZ8PT2503/4 提供 2 组 12 bit TC1、TC2 计数器，每组计数器可分为三路 PWM，用来产生脉宽调制信号，PWM 输出波形由周期及占空比决定，传输速率由周期决定。芯片提供死区互补输出，通过 PWM2 和 PWM3 异或后作为 IPWM1，与 PWM1 作为死区互补信号。(IPWM4 同 IPWM1)

PWM 带有周期溢出中断，使能后可跳转到中断。

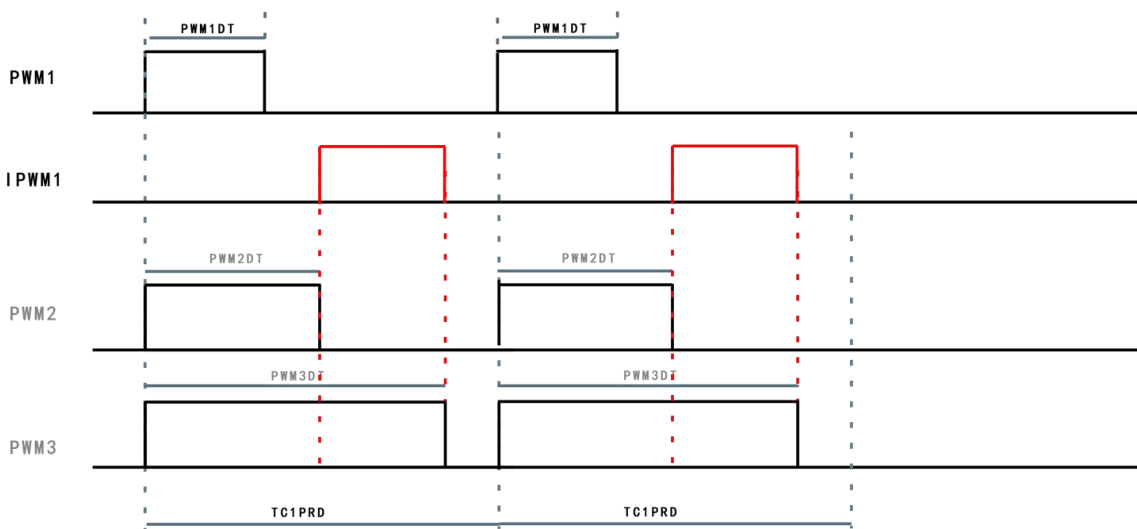
在 IDLE(空闲模式)下，TC1、TC2 在 TC1、TC2 控制寄存器中选择 TC1CKS=0、TC2CKS=0 并且在 CPU 模式控制寄存器中使能 TC1WE、TC2WE 可唤醒系统。

8.1 PWM 内部结构与时序

以下内部结构图仅供参考理解，并不代表实际电路。



PWM 工作结构电路



3 路共周期 PWM 与 IPWM 时序说明

8.2 PWM 周期与占空比

PWM 提供一个带 8bit 可编程预分频器的 12bit 时钟计数器，作为 PWM 模块的波特率时钟发生器。可通过使能 PWM 控制寄存器中的 TCxEN，使能计数器功能。通过 TCxPSR<2:0>控制位，可进行计数器的预分频设置。PWMxE 和 IPWMxE 分别使能 PWM 功能和 PWM 互补功能。

PWM 周期通过写值到 TCxPRDL（低八位）和 TCxPRDTH（高四位）周期寄存器，当计数器的值与 PRD 值相等，在下一个递增周期发生如下事件：

- 计数器清零；
- 对应 PWM 输出引脚置高电平；
- 产生 PWM 周期溢出中断（若使能）；
- PWM 占空比由 PWMxDTL/TCxPRDTH 寄存器锁存到 DT/TIMER 比较寄存器；

PWM 周期计算公式：

$$\text{PWM 周期} = (\text{PRD}) \times (\text{PWM_CK}) \times (\text{PWM 分频})$$

示例：

PWMxRD=100, Fosc=16MHz, PWMCKS=1, PWM 分频选择=2 分频；

$$\text{PWM 周期} = (100) \times (1/16) \times (2) = 12.5 \text{ us}$$

PWM 占空比通过写值到 PWM 占空比寄存器，当计数器的值溢出清零时，PWMxDT 的值被锁存到 DT/TIMER 比较寄存器。当 DT/TIMER 比较寄存器的值与 TIMER 计数器的值相等时，PWM 输出引脚置为低电平。PWMxDT 的值可以在任何时候被写入，但 DT/TIMER 比较寄存器的值只有在周期溢出时写入：

PWM 占空比计算公式：

$$\text{PWM 占空比} = (\text{DT}) \times (\text{PWM_CK}) \times (\text{PWM 分频})$$

示例：

PWMxDT=50, Fosc=16MHz, PWMCKS=1, PWM 分频选择=2 分频；

$$\text{PWM 占空比} = (50) \times (1/16) \times (2) = 6.25 \text{ us}$$

8.3 PWM 空闲模式唤醒说明

在空闲模式下，CPU 指令停止执行，具有唤醒功能的模块和系统时钟正常工作，其它功能被禁止。

PWM 可以唤醒空闲模式，设置 TC1/TC2WE 唤醒使能，选择时钟源为系统时钟 (SYSCK)。设置对应的周期或占空比中断使能，将 IDLE (R188) 置 1，配合 SLEEP 指令系统进入空闲模式，PWM 定时器正常工作。

当满足对应中断条件，系统被唤醒，若使能 EI，则唤醒后进入中断，若使能 DI 则唤醒后执行下一条指令。

8.4 PWM 比较器门控说明

PWM1 的门控功能由 TC1CON 寄存器的 PWM1GATE 进行控制。当 PWM1GATE=1 时，PWM1 输出由比较器结果控制，CMP_FLAG=0 时输出 PWM 波形。

PWM4 的门控功能由 TC2CON 寄存器的 PWM4GATE<1:0>进行控制。当 PWM4GATE<0>=1 时，PWM4 输出由比较器结果控制，CMP_FLAG=0 时输出 PWM 波形。当 PWM4GATE<1>=1 时，PWM4 输出由外部中断 EXINT 控制 (P60)，EXINT=1 时输出 PWM 波形。

8.5 IPWM 波形以及 Buzzer 设置说明

IPWM 波形不是直接取反，而是使能 IPWM1EN，将 PWM2 和 PWM3 进行异或后进行输出。若此时使能 IPWM1EN，可以通过 PWM2 输出选择控制位选择从 P61/P67 输出；使能 PWM3EN，可以通过 PWM3 输出选择控制位选择从 P60/P50 输出。同时使能支持同时从两个端口输出 IPWM1 波形。

同理使能 IPWM4EN，是将 PWM5 与 PWM6 异或后进行输出。若此时使能 PWM5EN，可以通过 PWM5 输出选择控制位选择从 P64/P54 输出；使能 PWM6EN，可以通过 PWM6 输出选择控制位选择从 P63/P53 输出。同时使能支持同时从两个端口输出 IPWM4 波形。

PWM 模块中还设计了蜂鸣器功能，用户可通过 BZXEN (R1B7、R1BF) 控制位使能 PWM 输出蜂鸣器，蜂鸣器可通过 PWM1S (R1B7) 与 PWM4S (R1BF) 进行端口选择，分别从 P60/P53 口与 P50/P62 口输出，需要注意的是，使能蜂鸣器需将 PWM1EN 与 PWM4EN 清零并将对应输出口设置为输出。

8.6 PWM2DT 中断以及单次触发说明

PWM2DT 提供占空比触发中断的功能，在使能 PWM2DTIE (R1D6) 后并执行 PWM2EN+EI 指令可根据配置的 PWM2 占空比进入中断程序。

PWM2 可配置单脉冲输出，设置 EXINTCON 寄存器 PWM2_PULSEEN 位为 1 可输出单次 PWM2 波形，输出 1 次后 PWM2 停止输出并保持低电平。此模式下可配置占空比中断触发一次中断。

8.7 PWM 相关寄存器

JZ8PT2503/4 芯片内置两组 12bits PWM，每组可配置 3 路共周期、独立占空比的 PWM，每组 PWM 可设置一对 PWM 互补输出。

8.7.1 R1AE/EXINTCON(外部中断控制寄存器)

0X1AE	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
EXINTCON	INT1S<1:0>		INT0S<1:0>		PWM2_PULSEEN	CAPS	TCOGATE<1:0>	
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<3>: PWM2_PULSEEN—PWM2 单脉冲使能位

0: 禁止

1: 使能

8.7.2 R1B0/TC1CON(TC1 控制寄存器)

0X1B0	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1CON	TC1EN	TC21EN	PWM1GATE	TC1CKS	TC1PTEN	TC1PSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TC1EN -TC1/PWM123 计数器使能控制

(若设置 TC1PRD 寄存器，TC1 计数到预设值复位，TC1 从 1 开始计数)

0: 禁止

1: 使能

Bit<6>: TC21EN-TC1/PWM123、TC2/PWM456 计数器同时使能控制位

0: 禁止

1: 使能

Bit<5>: PWM1GATE-PWM1 门控输出使能控制位

0: 无限制

1: PWM1 输出由比较器结果控制，当 CMPOUT=0 时输出 PWM 波形，CMPOUT=1 时保持 PWM1 为低电平

Bit<4>: TC1CKS-TC1 时钟选择

0: 系统时钟

1: 低速时钟

Bit<3:0>: TC1PTEN、TC1PSR2~TC1PSR0 分频系数选择位:

TC1PTEN	TC1PSR<2>	TC1PSR<1>	TC1PSR<0>	TC1 分频系数
0	0	0	0	1:1
1	0	0	0	1:2

1	0	0	1	1:4
1	0	1	0	1:8
1	0	1	1	1:16
1	1	0	0	1:32
1	1	0	1	1:64
1	1	1	0	1:128
1	1	1	1	1:256

8.7.3 R1B1/TC1PRDL (TC1/PWM123 周期低 8 位寄存器)

0X1B1	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1PRDL	TC1PRD<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

TC1 (PWM1、PWM2、PWM3) 周期低 8 位

8.7.4 R1B2/PWM1DTL (PWM1 占空比低 8 位寄存器)

0X1B2	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM1DTL	PWM1DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM1 占空比低 8 位

8.7.5 R1B3/PWM2DTL (PWM2 占空比低 8 位寄存器)

0X1B3	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM2DTL	PWM2DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM2 占空比低 8 位

8.7.6 R1B4/PWM3DTL (PWM3 占空比低 8 位寄存器)

0X1B4	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM3DTL	PWM3DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM3 占空比低 8 位

8.7.7 R1B5/TC1PRDTH (PWM123 周期高 4 位及 PWM3 占空比高 4 位寄存器)

0X1B5	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1PRDTH	TC1PRD<11:8>				PWM3DT<11:8>			
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

TC1 (PWM1、PWM2、PWM3) 周期高 4 位及 PWM3 占空比高 4 位

8.7.8 R1B6/PWM12DTH (PWM12 占空比高 4 位寄存器)

0X1B6	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM12DTH	PWM2DT<11:8>				PWM1DT<11:8>			
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM2 占空比高 4 位, PWM1 占空比高 4 位

8.7.9 R1B7/PWMCON1 (PWM 控制寄存器 1)

0X1B7	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWMCON1	BZ1EN	PWM3S	PWM2S	PWM1S	IPWM1EN	PWM3EN	PWM2EN	PWM1EN
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: BZ1EN -BZ1 波形输出使能控制位

0: 禁止

1: 输出 BZ1 波形 (需设置 BZ1EN=1, PWM1EN=0)

(设置 P66/P62 为输出才能输出 BZ1 波形)

Bit<6>: PWM3S-PWM3 输出选择控制位

0: PWM3 从 P60 输出

1: PWM3 从 P50 输出

Bit<5>: PWM2S-PWM2 输出选择控制位

0: PWM2 从 P61 输出

1: PWM2 从 P67 输出

Bit<4>: PWM1S-PWM 输出选择控制位

0: PWM1 从 P62 输出

1: PWM1 从 P66 输出

Bit<3>: IPWM1EN-IPWM1 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM2 与 PWM3 异或

(根据 PWM2EN (P61/P67) 或 PWM3EN (P60/P50) 选择输出端口)

Bit<2>: PWM3EN-PWM3 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM3 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM3 波形)

Bit<1>: PWM2EN-PWM2 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM2 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM2 波形)

Bit<0>: PWM1EN-PWM1 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM1 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM1 波形, 且 BZ1EN=0)

8.7.10 R1B8/TC2CON(TC2 控制寄存器)

0X1B8	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2CON	TC2EN	PWM4GATE<1:0>		TC2CKS	TC2PTEN	TC2PSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TC2EN-TC2/PWM456 计数器使能控制

0: 禁止

1: 使能

Bit<6:5>: PWM4GATE<1:0>-PWM4 门控输出使能控制位

PWM4GATE<1>	PWM4GATE<0>	PWM4 门控输出使能控制选择
0	0	无限制
0	1	PWM4 输出由比较器结果控制, 当 CMPOUT=0 时输出 PWM 波形, CMPOUT=1 时保持 PWM4 为低电平
1	0	PWM4 输出由外部中断 INT 控制 (P60), INT=1 时输出 PWM 波形
1	1	禁止配置使用

Bit<4>: TC2CKS-TC2 时钟选择

0: 系统时钟

1: 低速时钟

Bit<3:0>: TC2PTEN、TC2PSR2~TC2PSR0 分频系数选择位:

TC2PTEN	TC2PSR<2>	TC2PSR<1>	TC2PSR<0>	TC2 分频系数
0	0	0	0	1:1
1	0	0	0	1:2
1	0	0	1	1:4

1	0	1	0	1:8
1	0	1	1	1:16
1	1	0	0	1:32
1	1	0	1	1:64
1	1	1	0	1:128
1	1	1	1	1:256

8.7.11 R1B9/TC2PRDL (TC2/PWM456 周期低 8 位寄存器)

0X1B9	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2PRDL	TC2PRD<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

TC2 (PWM4、PWM5、PWM6) 周期低 8 位

8.7.12 R1BA/PWM4DTL (PWM4 占空比低 8 位寄存器)

0X1BA	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM4DTL	PWM4DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM4 占空比低 8 位

8.7.13 R1BB/PWM5DTL (PWM5 占空比低 8 位寄存器)

0X1BB	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM5DTL	PWM5DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM5 占空比低 8 位

8.7.14 R1BC/PWM6DTL (PWM6 占空比低 8 位寄存器)

0X1BC	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM6DTL	PWM6DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM6 占空比低 8 位

8.7.15 R1BD/TC2PRDTH(PWM456 周期高 4 位及 PWM6 占空比高 4 位寄存器)

0X1BD	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2PRDTH	TC2PRD <11:8>				PWM6DT<11:8>			
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

TC2 (PWM4、PWM5、PWM6) 周期高 4 位及 PWM6 占空比高 4 位

8.7.16 R1BE/PWM45DTH(PWM45 占空比高 4 位寄存器)

0X1BE	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM45DTH	PWM5DT<11:8>				PWM4DT<11:8>			
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

PWM5 占空比高 4 位, PWM4 占空比高 4 位

8.7.17 R1BF/PWMCON2(PWM 控制寄存器 2)

0X1BF	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWMCON2	BZ2EN	PWM6S	PWM5S	PWM4S	IPWM4EN	PWM6EN	PWM5EN	PWM4EN
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: BZ2EN -BZ2 波形输出使能控制位

0: 禁止

1: 输出 BZ2 波形 (需设置 BZ2EN=1, PWM4EN=0)

(设置 P65/P55 为输出才能输出 BZ2 波形)

Bit<6>: PWM6S-PWM6 输出选择控制位

0: PWM6 从 P63 输出

1: PWM6 从 P53 输出

Bit<5>: PWM5S-PWM5 输出选择控制位

0: PWM5 从 P64 输出

1: PWM5 从 P54 输出

Bit<4>: PWM4S-PWM4 输出选择控制位

0: PWM4 从 P65 输出

1: PWM4 从 P55 输出

Bit<3>: IPWM4EN-IPWM4 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM5 与 PWM6 异或

(根据 PWM5EN (P64/P54) 或 PWM6EN (P63/P53) 选择输出端口)



Bit<2>: PWM6EN-PWM6 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM6 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM6 波形)

Bit<1>: PWM5EN-PWM5 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM5 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM5 波形)

Bit<0>: PWM4EN-PWM4 使能控制位

0: 禁止

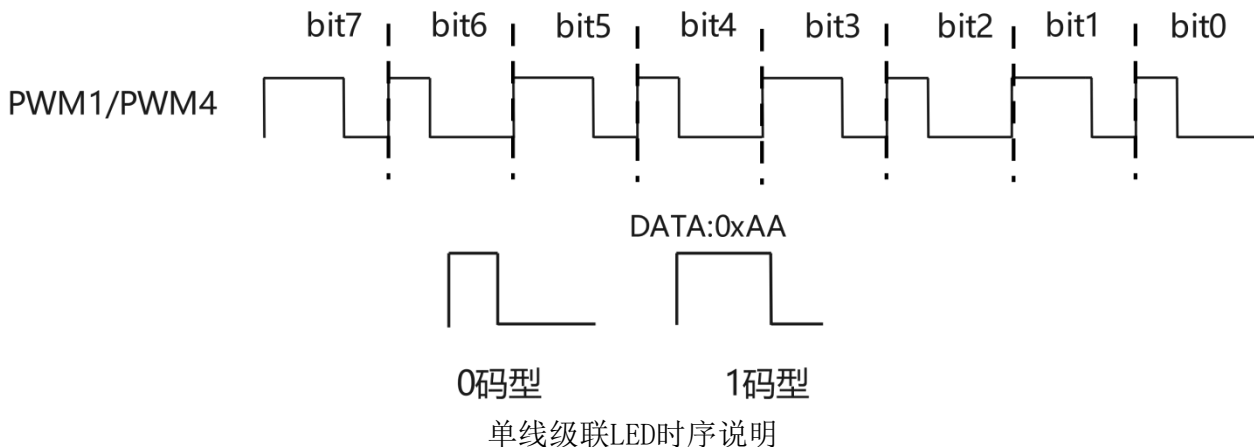
1: 输出 PWM4 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM4 波形, 且 BZ2EN=0)

9. LED 单线级联

JZ8PT2503/4 支持 2 路单线级联 LED 驱动，通过 PWM1、PWM4 端口输出级联控制时序。

级联 LED 驱动时序说明图如下：



PWM1 和 PWM4 为两路独立的单线级联 LED 驱动控制。当使用 PWM1 作为 LED 驱动控制时，0 码型的高电平时间由 PWM1 占空比寄存器设定，1 码型的高电平时间由 PWM2 占空比寄存器设定，码型数据的周期由 TC1PRD 周期寄存器设定，发送的数据由 PWM3 占空比寄存器设定。在使能 PWM1_LEDEN (R188/CPUCON) +TC1EN 后开始发送 8 位级联数据，数据由 PWM1 端口输出。8 位级联数据发送结束后 TC1EN 自动复位清零，重新置位 TC1EN 即开始下一个 8 位级联数据的发送。

使用 PWM4 作为 LED 驱动控制时，0 码型的高电平时间由 PWM4 占空比寄存器设定，1 码型的高电平时间由 PWM5 占空比寄存器设定，码型数据的周期由 TC2PRD 周期寄存器设定，发送的数据由 PWM6 占空比寄存器设定。在使能 PWM4_LEDEN (R188/CPUCON) +TC2EN 后开始发送 8 位级联数据，数据由 PWM4 端口输出。8 位级联数据发送结束后 TC2EN 自动复位清零，重新置位 TC2EN 即开始下一个 8 位级联数据的发送。

9.1 相关寄存器

9.1.1 R188/CPUCON(CPU 模式控制寄存器)

0X188	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CPUCON	PWM4_LEDEN	PWM1_LEDEN	TC2WE	TC1WE	TCOWE	STPHX	CLKMD	IDLE
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: PWM4_LEDEN-PWM4 LED 级联控制位

- 0: 禁止
- 1: 使能

Bit<6>: PWM1_LEDEN-PWM1 LED 级联控制位

- 0: 禁止
- 1: 使能

9.1.2 R1B0/TC1CON (TC1 控制寄存器)

0X1B0	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1CON	TC1EN	TC21EN	PWM1GATE	TC1CKS	TC1PTEN	TC1PSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TC1EN-PWM1 级联 LED 数据发送控制位

- 0: 禁止 (发送结束后自动清 0)
- 1: 使能 (发送 LED 数据)

Bit<4>: TC1CKS-TC1 时钟选择

- 0: 系统时钟
- 1: 低速时钟

Bit<3:0>: TC1PTEN、TC1PSR2~TC1PSR0 分频系数选择位:

TC1PTEN	TC1PSR<2>	TC1PSR<1>	TC1PSR<0>	TC1 分频系数
0	0	0	0	1:1
1	0	0	0	1:2
1	0	0	1	1:4
1	0	1	0	1:8
1	0	1	1	1:16
1	1	0	0	1:32
1	1	0	1	1:64
1	1	1	0	1:128
1	1	1	1	1:256

9.1.3 R1B1/TC1PRDL (TC1/PWM123 周期低 8 位寄存器)

0X1B1	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC1PRDL	TC1PRD<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: 码元周期时间

9.1.4 R1B2/PWM1DTL (PWM1 占空比低 8 位寄存器)

0X1B2	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM1DTL	PWM1DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: PWM1-0 码高电平时间

9.1.5 R1B3/PWM2DTL (PWM2 占空比低 8 位寄存器)

0X1B3	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM2DTL	PWM2DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: PWM1-1 码高电平时间

9.1.6 R1B4/PWM3DTL (PWM3 占空比低 8 位寄存器)

0X1B4	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM3DTL	PWM3DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: PWM1-级联 LED 发送数据

9.1.7 R1B7/PWMCON1 (PWM 控制寄存器 1)

0X1B7	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWMCON1	BZ1EN	PWM3S	PWM2S	PWM1S	IPWM1EN	PWM3EN	PWM2EN	PWM1EN
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<4>: PWM1S-PWM 输出选择控制位

0: PWM1 从 P62 输出

1: PWM1 从 P66 输出

Bit<0>: PWM1EN-PWM1 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM1 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM1 波形, 且 BZ1EN=0)

9.1.8 R1B8/TC2CON (TC2 控制寄存器)

0X1B8	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2CON	TC2EN	PWM4GATE<1:0>		TC2CKS	TC2PTEN	TC2PSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TC2EN-PWM4 级联 LED 数据发送控制位

0: 禁止 (发送结束后自动清 0)

1: 使能 (发送 LED 数据)

Bit<4>: TC2CKS-TC2 时钟选择

0: 系统时钟

1: 低速时钟

Bit<3:0>: TC2PTEN、TC2PSR2~TC2PSR0 分频系数选择位:

TC2PTEN	TC2PSR<2>	TC2PSR<1>	TC2PSR<0>	TC2 分频系数
0	0	0	0	1:1
1	0	0	0	1:2
1	0	0	1	1:4
1	0	1	0	1:8
1	0	1	1	1:16
1	1	0	0	1:32
1	1	0	1	1:64
1	1	1	0	1:128
1	1	1	1	1:256

9.1.9 R1B9/TC2PRDL (TC2/PWM456 周期低 8 位寄存器)

0X1B9	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC2PRDL	TC2PRD<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: PWM4-码元周期时间

9.1.10 R1BA/PWM4DTL (PWM4 占空比低 8 位寄存器)

0X1BA	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM4DTL	PWM4DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: PWM4-0 码高电平时间

9.1.11 R1BB/PWM5DTL (PWM5 占空比低 8 位寄存器)

0X1BB	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM5DTL	PWM5DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: PWM4-1 码高电平时间

9.1.12 R1BC/PWM6DTL (PWM6 占空比低 8 位寄存器)

0X1BC	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWM6DTL	PWM6DT<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7:0>: PWM4-LED 级联发送数据

9.1.13 R1BF/PWMCON2 (PWM 控制寄存器 2)

0X1BF	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
PWMCON2	BZ2EN	PWM6S	PWM5S	PWM4S	IPWM4EN	PWM6EN	PWM5EN	PWM4EN
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<4>: PWM4S-PWM4 输出选择控制位

0: PWM4 从 P65 输出

1: PWM4 从 P55 输出

Bit<0>: PWM4EN-PWM4 使能控制位

0: 禁止

1: 输出 PWM4 波形使能

(需要设置对应端口为输出才能输出 PWM4 波形, 且 BZ2EN=0)

10. CDC 触摸按键检测

10.1 触摸检测概述

JZ8PT2503/4 的触摸按键检测基于自电容感应原理，可代替传统机械按键，能实现更好的防尘、防水、密封隔离的效果并兼具美观性。相比传统按键拥有更长寿命以及维护便宜性，更适用于大多方案。

触摸资源：

- 12 个触摸通道可选
- 内部电容可配置
- 参考电压可选

10.2 触摸注意事项

- 电源地加 104 必要时增加 10uF 电容，电容位置尽量靠近 MCU；
- 输出和触摸隔开一路或是分开不在同一侧；
- 触摸芯片的地线不要和其他电路共享，应该单独连到板子电源输入的接地点；
- 布局时尽量将触摸 MCU 放置在多个触控按键的中心位置，以降低不同按键间灵敏度差异；
- 触摸通道有条件时，应串一个 1K~5K 电阻，电阻位置也应该靠近 MCU 触摸通道管脚；
- 各个触摸 PAD 间的距离要尽可能的大一些(大于 3mm)，且触摸按键的投影区要求挖空，强烈建议不放置非 TK 网络的元器件和走线，不同触摸通道的走线彼此间的距离并尽可能的保证在 2 倍线宽以上(建议保持 0.5mm 以上)；
- 触摸按键到连线应尽量短和细，推荐线宽 6-15mil(做板工艺允许的话越细越好)，不建议走线宽度大于 0.3mm, 线长越短越好(长度不超过 300mm)；
- 触摸按键的正反面要尽可能避免经过其它网络的跳线或走线；
- 功能可以仿真参考，必须实际上板测试灵敏度；

11. CMP 比较器

JZ8PT2503/4 内置一个硬件比较器，它可以从输入引脚、内部电阻分压 $V_{\text{internal R}}$ 与 V_{ref} 三者任选其二进行比较，选择其中一个作为正输入，选择其中另一个作为负输入。比较器的负输入可以是 P62、P60、P63、P65、分压电阻（由 $\text{CMPRS}\langle 5:0 \rangle$ 选择）、 V_{ref} 。选择 V_{ref} 作为输入端时，内部基准电压通过 TKVS 寄存器 $\text{TKVS}\langle 2:0 \rangle$ 进行选择。比较器的正输入可以是 P61、P65、分压电阻（由 $\text{CMPRS}\langle 5:0 \rangle$ 选择）、 V_{ref} 。（同一端口不可同时作为正极和负极输入，分压电阻输入源也不能同时作为正极和负极。）

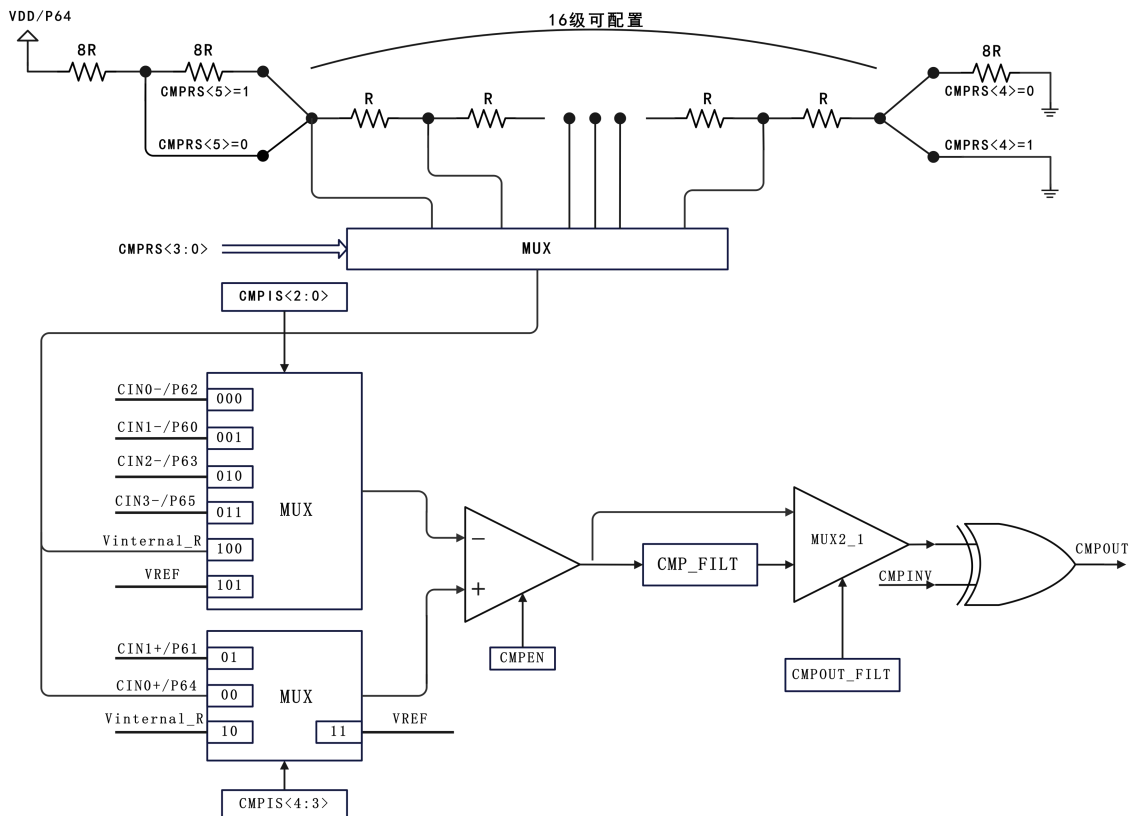
分压电阻可通过 CMPCON 控制寄存器配置选择输入电压源为 P64 口输入或 VDD。

比较器的输出结果可以选择 P60 口输出，支持输出取反。芯片支持输出结果数字滤波，可在 OPTION 中选择。不输出时可以判断 CMPOUT 状态位。

比较器支持输出结果变化触发中断，使能 CMPIE 可产生中断信号。

比较器支持输出结果变化唤醒，使能 CMPWE 可唤醒空闲模式和睡眠模式。在空闲模式和睡眠模式下，如果使能 CMPEN ，会使能低速振荡器，睡眠功耗会变高。

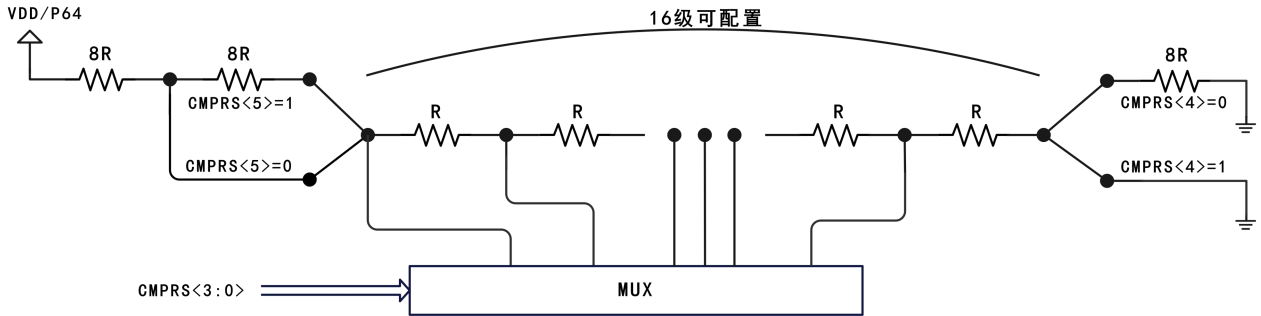
比较器可以在【 OPTION 】中选择比较器迟滞功能的档位，迟滞功能只在比较结果下降沿生效。



比较器原理图说明

11.1 分压电阻输出电压 $V_{\text{internal R}}$

分压电阻输出电压 $V_{\text{internal R}}$ 由一连串电阻所组成，可以产生不同层次的参考电压。
 CMPRS<5:0>共同决定 $V_{\text{internal R}}$ 的大小，CMPRS<5>和 CMPRS<4>选择 $V_{\text{internal R}}$ 的最高和最低值，
 CMPRS<3:0>用于选择所要的电压水平，是由 $V_{\text{internal R}}$ 的最高和最低值平均分成 16 等分，由
 CMPRS<3:0>选择出来。



比较器修调示意图

例 1: CMPRS<5>=0, CMPRS<4>=0

取值范围: $V_{\text{internal R}} = (3/4) * VDD \sim (1/4) * VDD + (1/32) * VDD$

计算公式: $V_{\text{internal R}} = (1/4) * VDD + \frac{(n+1)}{32} * VDD$

例 2: CMPRS<5>=0, CMPRS<4>=1

取值范围: $V_{\text{internal R}} = (2/3) * VDD \sim (1/24) * VDD$

计算公式: $V_{\text{internal R}} = \frac{(n+1)}{24} * VDD$

例 3: CMPRS<5>=1, CMPRS<4>=0

取值范围: $V_{\text{internal R}} = (3/5) * VDD \sim (1/5) * VDD + (1/40) * VDD$

计算公式: $V_{\text{internal R}} = (1/5) * VDD + \frac{(n+1)}{40} * VDD$

例 4: CMPRS<5>=1, CMPRS<4>=1

取值范围: $V_{\text{internal R}} = (1/2) * VDD \sim (1/32) * VDD$

计算公式: $V_{\text{internal R}} = \frac{(n+1)}{32} * VDD$

$n = \text{CMPRS}<3:0>$

11.2 比较器功能配置

使用比较器时需使能 CMPEN（此时会打开用于对输出结果 CMPOUT 滤波的 ILRC，功耗会增加），设置 CMPIS<5:0>选择正负极输入源，将正负极的端口设置为输入，同一端口不可同时作为正极和负极输入，分压电阻输入源也不能同时作为正极和负极。

若选择了电阻分压作为输入源，根据需要设置寄存器 CMPRS<5:0>，选择所需的分压电阻输出电压 $V_{\text{internal R}}$ 进行比对。

例 1:

选择 P62 作为负端输入和 $V_{\text{internal R}}$ 的电压为 $(18/32)*VDD$ 作为正输入， $V_{\text{internal R}}$ 选择 CMPRS<5>=0, CMPRS<4>=0 的配置方式，CMPRS<3:0>=4b' 1001 (n=9) 以得到

$$V_{\text{internal R}} = (1/4)*VDD + [(9+1)/32]*VDD = (18/32)*VDD$$

当配置完成后，使能 CMPCON0(R1C8)控制寄存器的 Bit7 位 CMPEN，比较器开始对比，并可通过配置 CMPCON1(R1C9)控制寄存器的 Bit7 位 CMPOE 选择 P60 口将比较结果输出来（P60 口需设为输出），也可通过配置该控制寄存器的 Bit6 位 CMPINV 将输出结果取反。

11.3 RFC 电阻频率转换说明

JZ8PT2503/4 内置 RFC 电阻频率转换功能，通过使用比较器的比较结果控制 TC0 计数，实现对外部电压变化的时间计数。

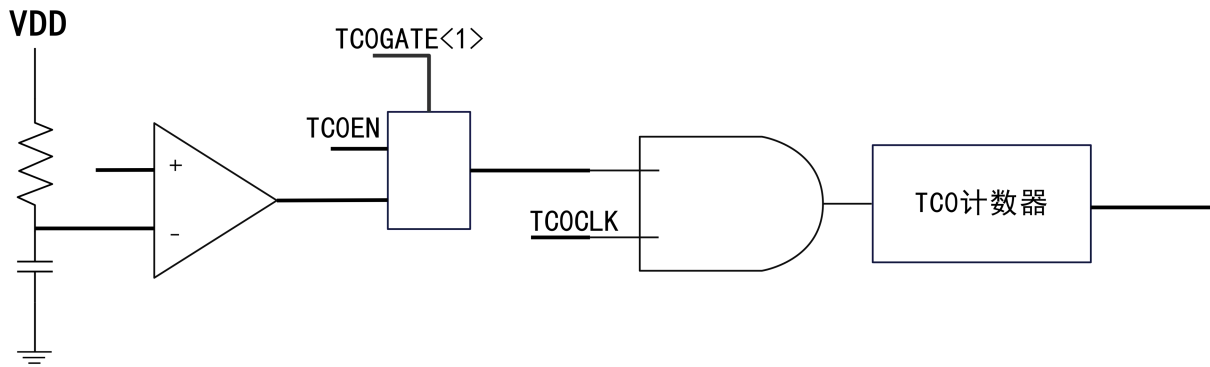
RFC 原理:

RFC 端口电压的变化影响比较器的输出结果。当使能 EXINTCON 寄存器的 TCOGATE<1>位后，TC0 计数由比较器的输出结果 CMPOUT 控制。RFC 端口电压低于比较器正极电压时，CMPOUT=1 且 TC0 开始计数；RFC 端口电压高于比较器正极电压时，CMPOUT=0 且 TC0 停止计数，TC0 计数值记录了 RFC 端口电压充电到预设电压值（比较器正极电压）的时间。

应用步骤:

- 1、设置 P6AE 寄存器，选择比较器的模拟端口；
- 2、设置 CMPCON0、CMPCON1 寄存器，设定比较器的正极输入源为固定电压，设定比较器的负极输入源为外部端口（以图示为例）；
- 3、设置 EXINTCON 寄存器的 TCOGATE<1>位，TC0 计数由比较器的输出结果 CMPOUT 控制
- 4、设置比较器负极输入源的端口输出低电平，对端口电容进行放电；
- 5、清零 TC0 定时器初始值；
- 6、设置比较器负极输入源的端口为模拟输入口，开始采样 RFC 端口电压；

7、读取 TC0 计数值，计算 RFC 端口充电时间：



RFC 结构说明图

11.4 相关寄存器

11.4.1 R184/TC0CON (TC0 控制寄存器)

0X184	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC0CON	TCOEN	TCOCLKS<1:0>		TCOEDG	TCOPTEN	TCOPSR<2:0>		
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: TCOEN-TC0 定时计数使能位

- 0: 禁止 TC0
- 1: 使能 TC0

Bit<6:5>: TCOCLKS<1:0>-TC0 信号源选择位

- 00: 指令时钟
- 01: 外部输入信号 (P62)
- 10: 系统时钟
- 11: ILRC 时钟 (低速振荡器)

Bit<4>: TCOEDG - TC0 信号边沿选择位

- 0: TC0 引脚信号发生由高到低变化加 1
- 1: TC0 引脚信号发生由低到高变化加 1

Bit<3>: TCOPTEN-预分频器使能位

- 0: 禁止 TC0 预分频
- 1: 使能 TC0 预分频

Bit<2:0>: TCOPSR<2:0>-TC0 预分频选择控制位:

TCOPSR<2>	TCOPSR<1>	TCOPSR<0>	TC0 分频系数
0	0	0	1:2
0	0	1	1:4
0	1	0	1:8
0	1	1	1:16

1	0	0	1:32
1	0	1	1:64
1	1	0	1:128
1	1	1	1:256

11.4.2 R185/TC0C (TC0 8 位计数寄存器)

0X185	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TC0C	TC0C<7:0>							
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

11.4.3 R1AD/TPRE (TC0 预分频器)

0X1AD	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TPRE	TPRE<7:0>							
读/写	R	R	R	R	R	R	R	R
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

11.4.4 R1AE/EXINTCON (外部中断控制寄存器)

0X1AE	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
EXINTCON	INT1S<1:0>		INT0S<1:0>		PWM2_PULSESEN	CAPS	TCOGATE<1:0>	
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<1>: TCOGATE<1> - TC0 捕获门控使能位

0: 禁止

1: 使能门控, CMPOUT 作为捕获源

11.4.5 R1C4/TKVS (VREF 电压选择寄存器)

0X1C4	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
TKVS	TKCAPS<2:0>			TKVLS<1:0>		TKVS<2:0>		
读/写	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<4:3>: TKVLS<1:0>-VREF 比较电压选择位

KVLS<1>	KVLS<0>	比较电压
0	0	0.5*VCHG
0	1	0.625*VCHG
1	0	0.75*VCHG
1	1	0.875*VCHG

Bit<2:0>: TKVS<2:0>-VCHG 电压选择位

KVS<2>	KVS<1>	KVS<0>	VCHG 电压
0	0	0	1V
0	0	1	2V
0	1	0	3V
0	1	1	4V
1	0	0	VDD

11.4.6 R1C9/CMPCON0 (CMP 控制寄存器 0)

0X1C8	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CMPCON0	COMPEN	CMPOUT	CMPRS<5:0>					
读/写	R/W	R	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

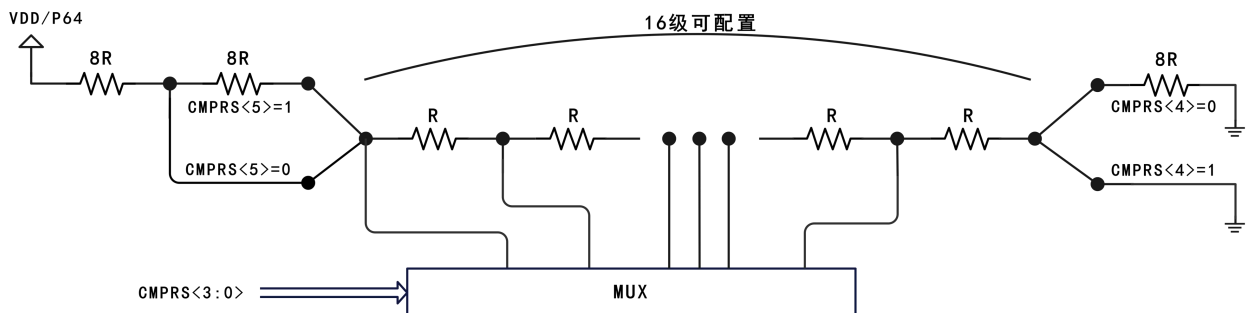
Bit<7>: COMPEN-CMP 使能控制位

- 0: 禁止
- 1: 使能

Bit<6>: CMPOUT-CMP 结果输出位

- 0: 比较器正极电压小于负极电压
- 1: 比较器正极电压大于负极电压

Bit<5:0>: CMPRS<5:0>-比较器修调位



例如当 CMPCON1=0x17 时, TKVS 寄存器 TKVS<2:0>选择 2V, TKVLS<1:0>选择 0.5*VCHG, 比较器正极选择 VDD 电阻分压, 比较器负极选择 VREF(2V*0.5=1V)。不同电阻分压档位 CMPRS<5:0> 对应不同的检测电压, 具体如下表:

CMPRS	检测电压	CMPRS	检测电压	CMPRS	检测电压	CMPRS	检测电压
00H	3.556	10H	24.000	20H	4.444	30H	32.000
01H	3.200	11H	12.000	21H	4.000	31H	16.000
02H	2.909	12H	8.000	22H	3.636	32H	10.667
03H	2.667	13H	6.000	23H	3.333	33H	8.000
04H	2.462	14H	4.800	24H	3.077	34H	6.400
05H	2.286	15H	4.000	25H	2.857	35H	5.333
06H	2.133	16H	3.429	26H	2.667	36H	4.571
07H	2.000	17H	3.000	27H	2.500	37H	4.000
08H	1.882	18H	2.667	28H	2.353	38H	3.556
09H	1.778	19H	2.400	29H	2.222	39H	3.200
0AH	1.684	1AH	2.182	2AH	2.105	3AH	2.909
0BH	1.600	1BH	2.000	2BH	2.000	3BH	2.667

0CH	1.524	1CH	1.846	2CH	1.905	3CH	2.462
0DH	1.455	1DH	1.714	2DH	1.818	3DH	2.286
0EH	1.391	1EH	1.600	2EH	1.739	3EH	2.133
0FH	1.333	1FH	1.500	2FH	1.667	3FH	2.000

注：灰色部分检测电压禁止使用。

11.4.7 R1CA/CMPCON1 (CMP 控制寄存器 1)

0X1CA	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CMPCON1	CMPOE	CMPINV	CMPIS<5:0>					
读/写	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W	R/W
复位值	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit<7>: CMPOE-比较器结果输出使能

0:P60 作为 GPIO

1:比较器结果从 P60 输出

Bit<6>: CMPINV-CMPOUT 输出结果取反

0:不取反

1:取反

Bit<5>: CMPIS<5>-分压电阻输入电压

0:VDD

1:P64 输入

Bit<4:3>: CMPIS<4:3>-比较器正极输入源选择

CMPIS<4>	CMPIS<3>	正极输入源
0	0	CIN0+/P61
0	1	CIN1+/P64
1	0	电阻分压
1	1	VREF

Bit<2:0>: CMPIS<2:0>-比较器负极输入源选择

CMPIS<2>	CMPIS<1>	CMPIS<0>	负极输入源
0	0	0	CIN0-/P62
0	0	1	CIN1-/P60
0	1	0	CIN2-/P63
0	1	1	CIN3-/P65
1	1	0	电阻分压
1	1	1	VREF

12. OPTION 配置表

CODE OPTION	选项	功能描述
看门狗	使能	看门狗 WDT 使能
	禁止	看门狗 WDT 禁止
Clocks 分频	2 Clocks	指令时钟分频选择 2 Clocks
	4 Clocks	指令时钟分频选择 4 Clocks
	8 Clocks	指令时钟分频选择 8 Clocks
	16 Clocks	指令时钟分频选择 16 Clocks
	32 Clocks	指令时钟分频选择 32 Clocks
IRC 频率	1M	IRC 频率选择 1M
	4M	IRC 频率选择 4M
	8M	IRC 频率选择 8M
	16M	IRC 频率选择 16M
低压复位选项	使能: LVR always	默认 LVR 功能一直使能
	使能: 软件控制	LVR 使能位软件可改
低压复位	LVR=1.8V	低压复位点选择 1.8V
	LVR=2.0V	低压复位点选择 2.0V
	LVR=2.2V	低压复位点选择 2.2V
	LVR=2.4V	低压复位点选择 2.4V
	LVR=2.7V	低压复位点选择 2.7V
	LVR=3.0V	低压复位点选择 3.0V
	LVR=3.3V	低压复位点选择 3.3V
	LVR=3.6V	低压复位点选择 3.6V
	禁止	禁止 LVR 功能, 仅测试, 不可用于量产
OTP 分页选择	使用 2K	ROM 选择 2K 存储空间
	使用前 1K	ROM 选择前 1K 存储空间
	使用后 1K	ROM 选择后 1K 存储空间
P63 上拉	禁止	P63 端口上拉禁止
	使能	P63 端口上拉使能
P63 端口	RST	P63 端口作 外部复位口
	GPIO	P63 端口作 通用输入输出口
P64 端口	as 指令时钟输出口	P64 端口作为指令时钟输出口, 程序不可控制
	as GPIO	P64 端口作为通用输入输出口
复位时间 (WDT 分频选 默认值时)	PWRT=4.5ms WDT=8.5ms	复位建立时间=4.5ms, WDT 溢出时间=8.5ms
	PWRT=16ms, WDT=32ms	复位建立时间=16ms, WDT 溢出时间=32ms
	PWRT=64ms, WDT=128ms	复位建立时间=64ms, WDT 溢出时间=128ms
	PWRT=256ms, WDT=512ms	复位建立时间=256ms, WDT 溢出时间=512ms
	PWRT=350us WDT=8.5ms	复位建立时间=350us, WDT 溢出时间=8.5ms
	PWRT=350us WDT=32ms	复位建立时间=350us, WDT 溢出时间=32ms
	PWRT=350us WDT=128ms	复位建立时间=350us, WDT 溢出时间=128ms
	PWRT=350us WDT=512ms	复位建立时间=350us, WDT 溢出时间=512ms
CMP_FILT	使能	比较器结果数字滤波 使能



	禁止	比较器结果数字滤波 禁止
比较器迟滞 (失调电压)	20mV	比较器迟滞电压为 20mV
	40mV	比较器迟滞电压为 40mV
	60mV	比较器迟滞电压为 60mV
	80mV	比较器迟滞电压为 80mV



13. 指令集

指令	指令动作	标志位影响
ADD A, R	$A+R \rightarrow A$	Z, C, DC
ADD R, A	$A+R \rightarrow R$	Z, C, DC
AND A, R	$A \& R \rightarrow A$	Z
AND R, A	$A \& R \rightarrow R$	Z
CLRA	$0 \rightarrow A$	Z
CLR R	$0 \rightarrow R$	Z
INVA R	$\neg R \rightarrow A$	Z
INV R	$\neg R \rightarrow R$	Z
DA	A 寄存器调整为 BCD 值	C
DECA R	$R-1 \rightarrow A$	Z
DEC R	$R-1 \rightarrow R$	Z
DJA R	$R-1 \rightarrow A$, skip if zero	-
DJ R	$R-1 \rightarrow R$, skip if zero	-
INCA R	$R+1 \rightarrow A$	Z
INC R	$R+1 \rightarrow R$	Z
IJA R	$R+1 \rightarrow A$, skip if zero	-
IJ R	$R+1 \rightarrow R$, skip if zero	-
MOV R, A	$A \rightarrow R$	-
MOV A, R	$R \rightarrow A$	Z
MOV R, R	$R \rightarrow R$	Z
OR A, R	$A \vee R \rightarrow A$	Z
OR R, A	$A \vee R \rightarrow R$	Z
SUB A, R	$R-A \rightarrow A$	Z, C, DC
SUB R, A	$R-A \rightarrow R$	Z, C, DC
XOR A, R	$A \oplus R \rightarrow A$	Z
XOR R, A	$A \oplus R \rightarrow R$	Z
BTC R, b	$0 \rightarrow R(b)$	-
BTS R, b	$1 \rightarrow R(b)$	-
JBTC R, b	if $R(b)=0$, skip	-
JBTS R, b	if $R(b)=1$, skip	-
LCR R	$R(n) \rightarrow R(n+1), R(7) \rightarrow C, C \rightarrow R(0)$	C
LCA R	$R(n) \rightarrow A(n+1), R(7) \rightarrow C, C \rightarrow A(0)$	C



RCR R	$R(n) \rightarrow R(n-1), R(0) \rightarrow C, C \rightarrow R(7)$	C
RCA R	$R(n) \rightarrow A(n-1), R(0) \rightarrow C, C \rightarrow A(7)$	C
SWAP R	$R(0-3) \leftrightarrow R(4-7)$	-
SWAPA R	$R(0-3) \rightarrow A(4-7), R(4-7) \rightarrow A(0-3)$	-
ADD A, k	$A+k \rightarrow A$	Z, C, DC
AND A, k	$A \& k \rightarrow A$	Z
MOV A, k	$k \rightarrow A$	-
OR A, k	$A \vee k \rightarrow A$	Z
SUB A, k	$k-A \rightarrow A$	Z, C, DC
XOR A, k	$A \oplus k \rightarrow A$	Z
CALL k	$PC+1 \rightarrow [SP], (Page, k) \rightarrow PC$	-
DI	禁止中断	-
EI	使能中断	-
JMP k	$K (Page, k) \rightarrow PC$	-
NOP	空指令	-
RET	$[堆栈顶端] \rightarrow PC$	-
RETI	$[堆栈顶端] \rightarrow PC, 使能中断$	-
RETL k	$k \rightarrow A, [堆栈顶端] \rightarrow PC$	-
SLEEP	$0 \rightarrow WDT, 振荡器停止振荡 (睡眠模式)$	T, P
CWDT	$0 \rightarrow WDT$	T, P
TBRD R	机器码 bit7~0 给 ACC 机器码 bit15~8 给 R (通用寄存器)	-

14. 电气特性

14.1 极限参数

工作温度.....	-40℃~85℃
存储温度.....	-65℃~150℃
输入电压.....	V _{ss} -0.3V~V _{dd} +0.5V
输出电压.....	V _{ss} -0.3V~V _{dd} +0.5V
工作电压.....	1.8V~5.5V

14.2 直流电气特性

(V_{DD}=5V, 工作温度=25℃, 除非另有情况说明)

符号	参数说明	条件	最小	典型	最大	单位
IRC1	IRC1 (校正后)	OPTION 选择 16MHz	-	16	-	MHz
IRC2	IRC2 (校正后)	OPTION 选择 8MHz	-	8	-	MHz
IRC3	IRC3 (校正后)	OPTION 选择 4MHz	-	4	-	MHz
IRC4	IRC4 (校正后)	OPTION 选择 1MHz	-	1	-	MHz
IRC5	IRC5 (校正后)	OPTION 选择 910KHz	-	910	-	KHz
IOH1	输出高电平驱动(除 P63)	I _{oh} =4.4V	16	17	18	mA
IOH2	输出高电平驱动(P63)	I _{oh} =4.4V	21	22	23	mA
IOL2	输出低电平驱动	I _{ol} =0.6V	26	30	32	mA
IPH	上拉电阻	上拉使能, 输入接地	50	55	60	kΩ
IPD	下拉电阻	下拉使能, 输入接 VDD	50	55	60	kΩ
I _{sb1}	关机电流 1	输入接 VDD, 输出悬空	-	-	1	μA
I _{sb2}	关机电流 2	输入接 VDD, 输出悬空, WDT 使能	-	-	10	μA
I _{sb3}	关机电流 3	输入接 VDD, 输出悬空, CMP 使能	-	14	-	μA
I _{op1}	工作电流 1 (VDD=5V)	IRC=16MHz 4clock	-	-	2	mA
I _{op2}	工作电流 2 (VDD=5V)	IRC=1MHz 2clock	-	0.25	-	mA
LVR	低电压复位 (1M/32T)	选择 LVR 复位点	V _{lvr} -0.2	V _{lvr}	V _{lvr} +0.2	V

14.3 VREF 特性

(V_{DD}=5V, V_{SS}=0V, T_a=-40~85℃)

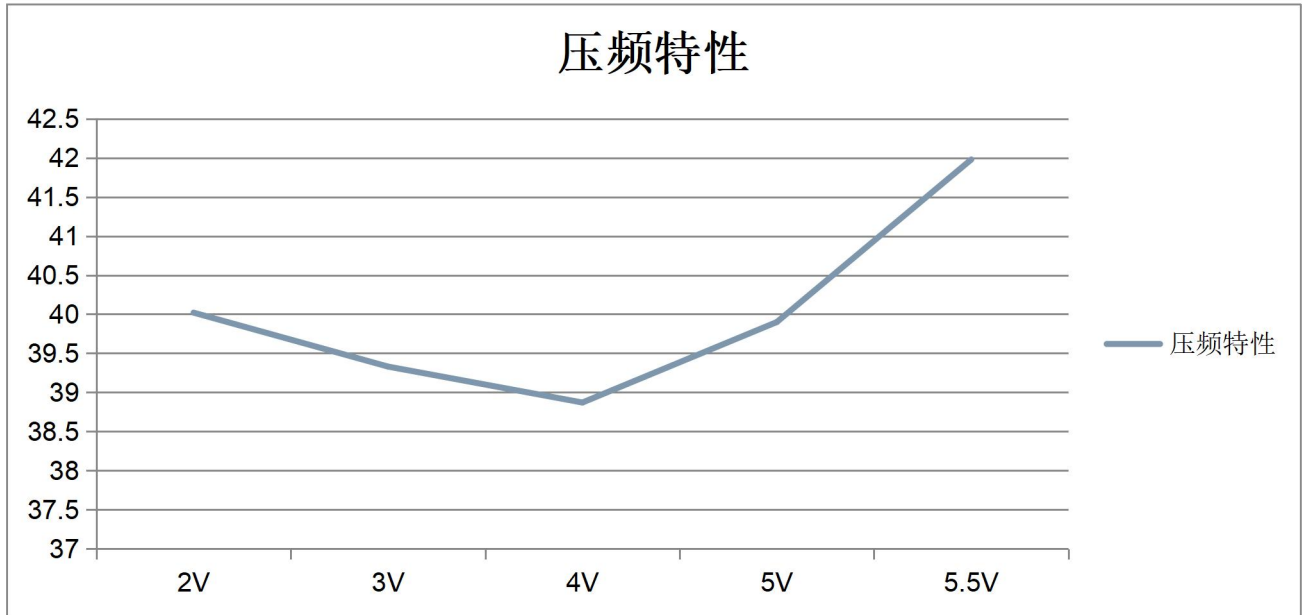
符号	参数说明	条件	最小	典型	最大	单位
VDD	供电电压	-	2.2	-	5.5	V
I _{VDD}	DC 供电电流	No load	-	-	250	μA
VREF	参考电压输出	1V, 2V, 3V, 4V	-	±1	1.75	%
Warm up Time	参考电压准备时间	VDD=VDD _{min} -5.5V, C _{load} =19.2pf, R _{load} =15.36KΩ	-	38	50	μs
VDD _{min}	最小供电电压	-	-	VREF+0.2	-	V

14.4 特性曲线图

本章所列的曲线图仅作设计参考，其中给出的部分数据可能超出了芯片指定的工作范围，为保证芯片的正常工作，请严格参照电气特性说明。

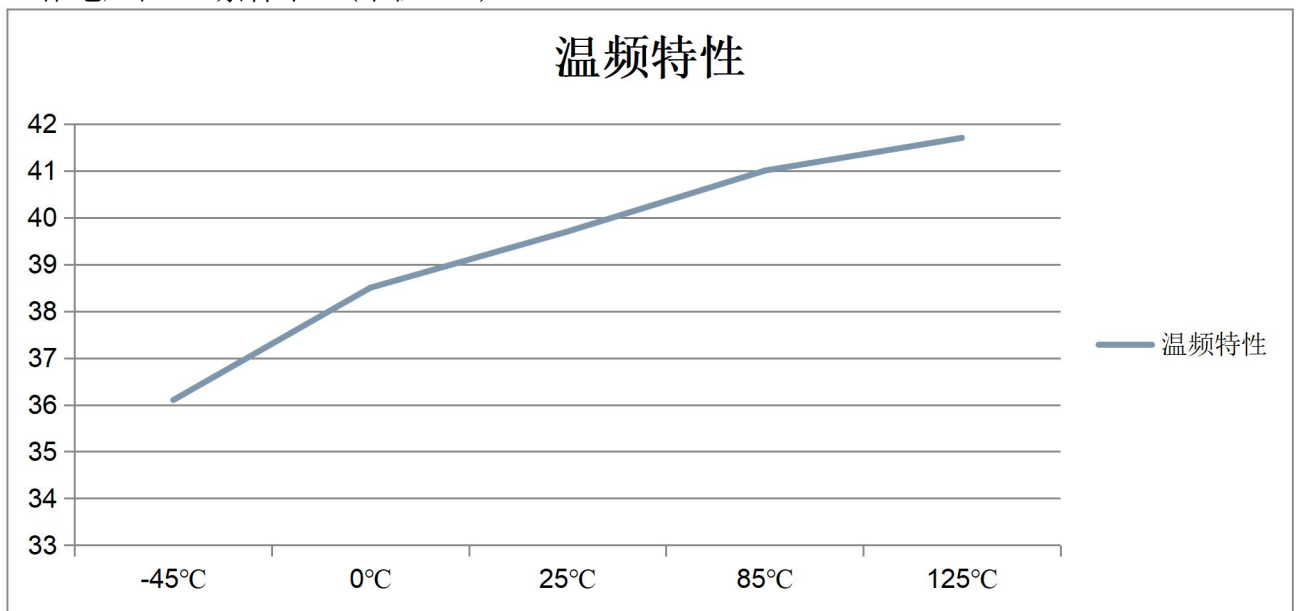
14.4.1 内部低速振荡器-压频特性曲线

工作温度在 25°C 条件下：(单位 KHz)



14.4.2 内部低速振荡器-温频特性曲线

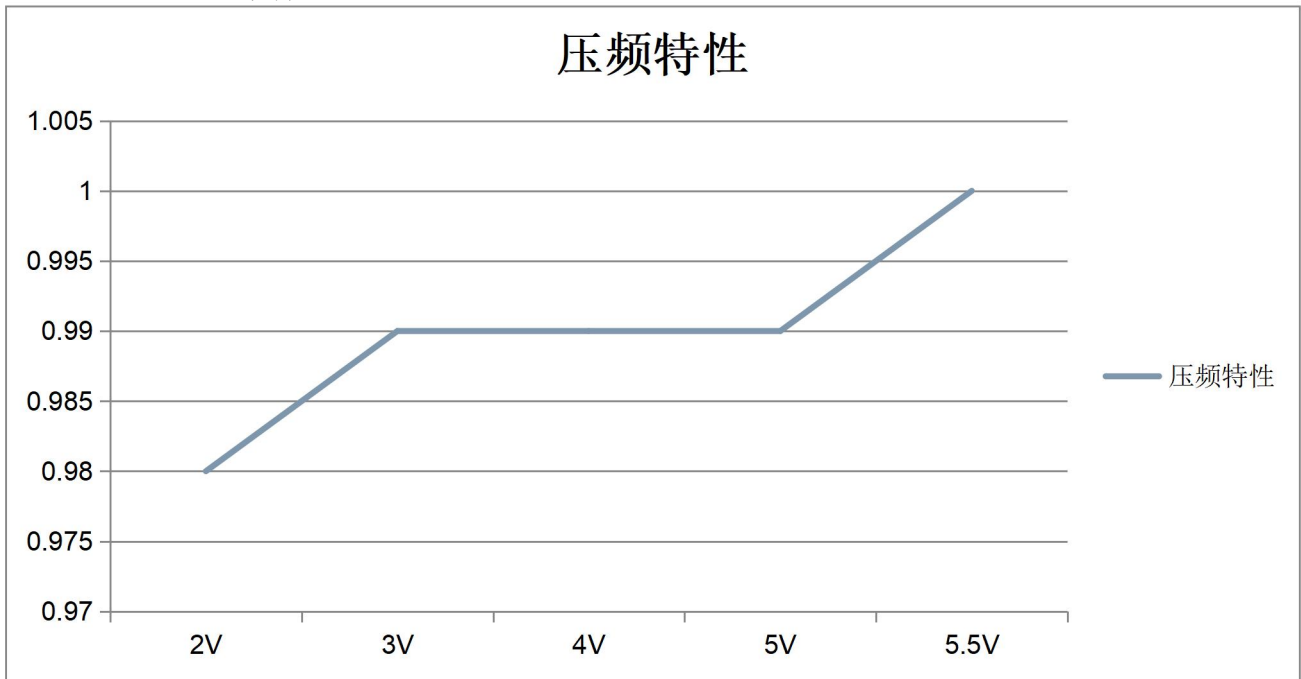
工作电压在 5V 条件下：(单位 KHz)





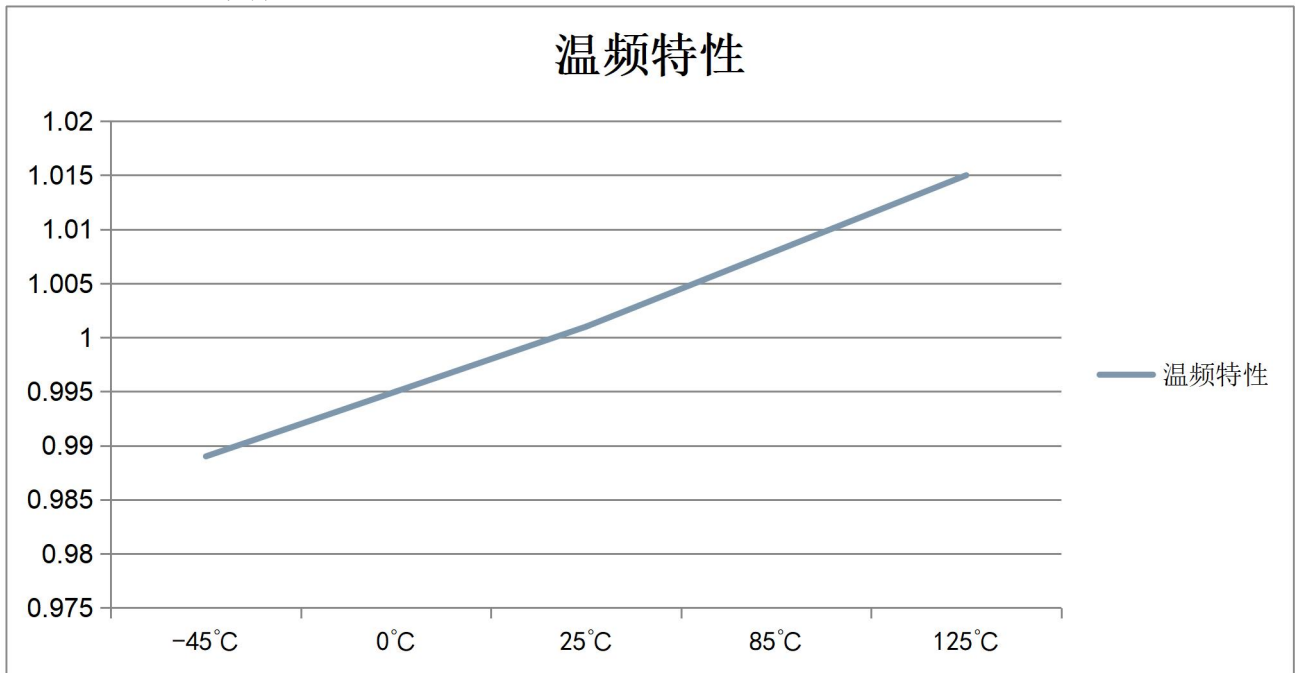
14.4.3 内部 1MHz RC 振荡器-压频特性曲线

工作温度在 25°C 条件下：(单位 Mhz)



14.4.4 内部 1MHz RC 振荡器-温频特性曲线

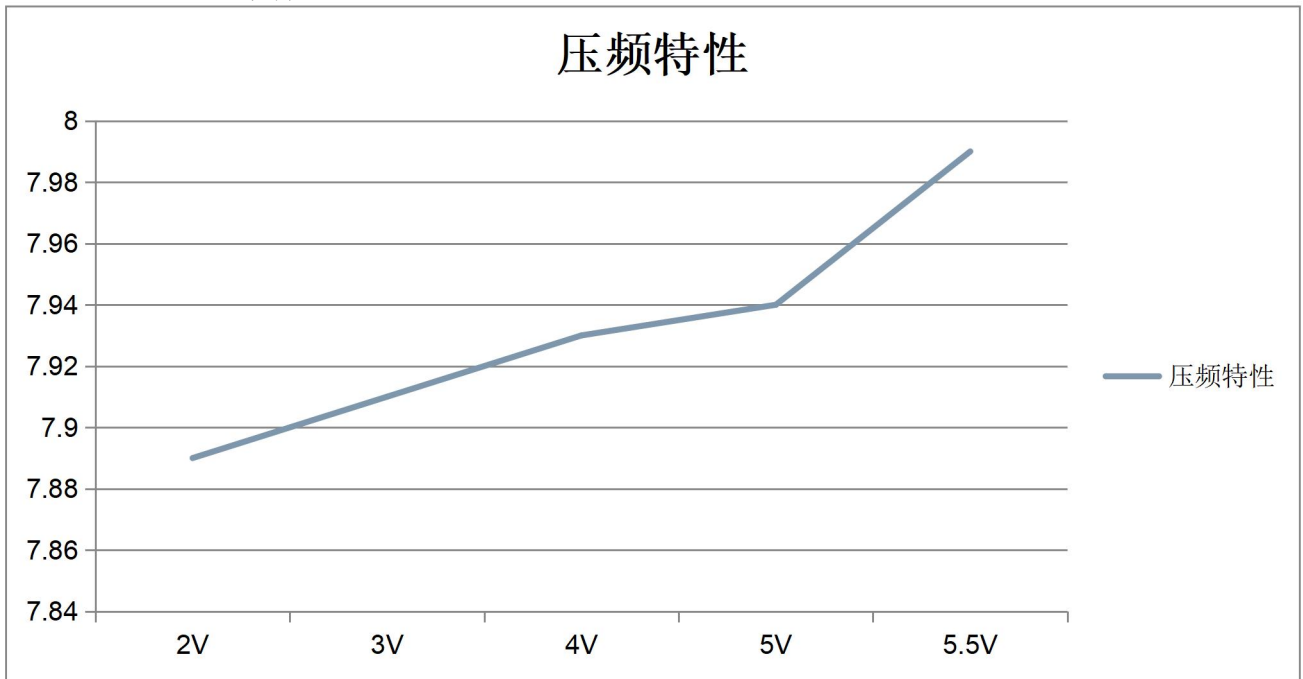
工作电压在 5V 条件下：(单位 Mhz)





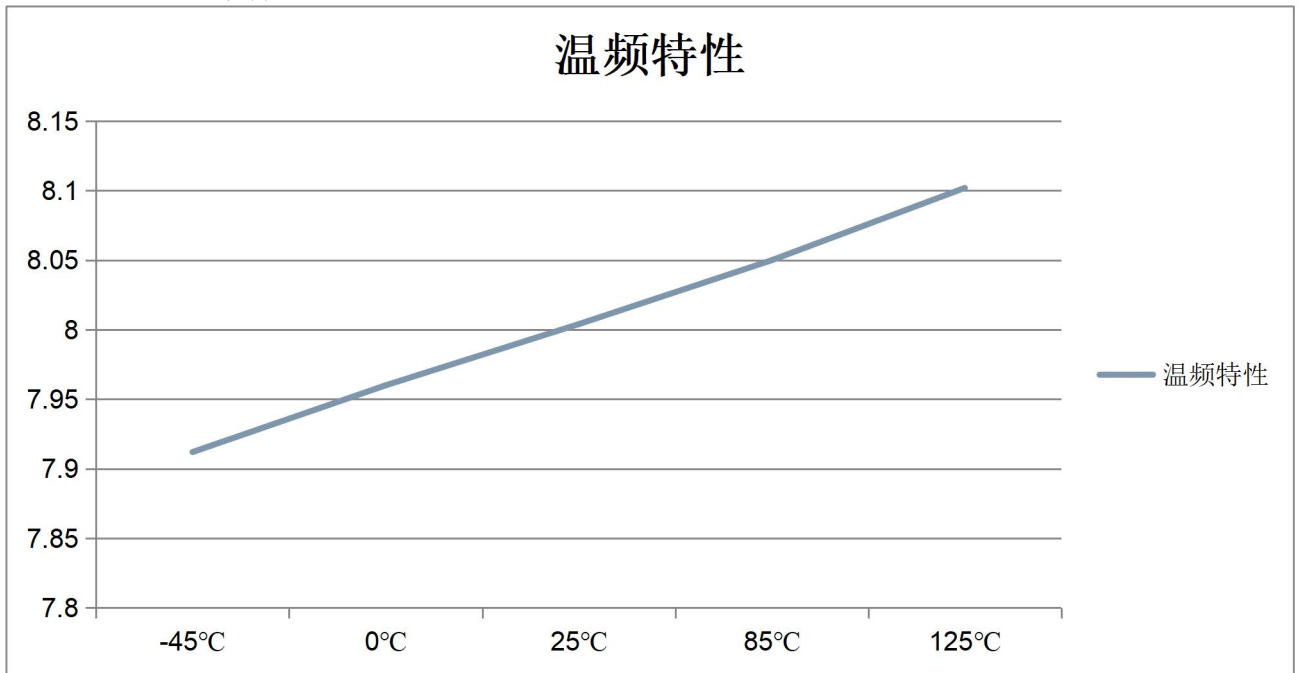
14.4.5 内部 8MHz RC 振荡器-压频特性曲线

工作温度在 25°C 条件下：(单位 MHz)



14.4.6 内部 8MHz RC 振荡器-温频特性曲线

工作电压在 5V 条件下：(单位 MHz)



14.5 IHRC 频率微调参数说明

参数说明仅供作变化趋势参考，实际有偏差。

IHRCCAL 修调值 (十六进制)	IHRC 8MHz 修调比值 (以 8MHz 为基数的百分比)
00	-32.04%
01	-31.84%
02	-31.58%
03	-31.39%
04	-31.06%
05	-30.86%
06	-30.59%
07	-30.39%
08	-30.01%
09	-29.80%
0A	-29.54%
0B	-29.33%
0C	-28.98%
0D	-28.76%
0E	-28.48%
0F	-28.28%
10	-27.96%
11	-27.74%
12	-27.44%
13	-27.21%
14	-26.86%
15	-26.63%
16	-26.31%
17	-26.10%
18	-25.68%
19	-25.43%
1A	-25.11%
1B	-24.88%
1C	-24.49%
1D	-24.25%
1E	-23.93%
1F	-23.70%
20	-23.61%
21	-23.35%
22	-23.03%
23	-22.78%
24	-22.38%
25	-22.11%
26	-21.76%
27	-21.50%
28	-21.03%



29	-20.75%
2A	-20.40%
2B	-20.13%
2C	-19.69%
2D	-19.40%
2E	-19.03%
2F	-18.76%
30	-18.38%
31	-18.08%
32	-17.66%
33	-17.38%
34	-16.93%
35	-16.63%
36	-16.21%
37	-15.93%
38	-15.36%
39	-15.06%
3A	-14.65%
3B	-14.34%
3C	-13.83%
3D	-13.50%
3E	-13.46%
3F	-13.14%
40	-13.09%
41	-12.79%
42	-12.73%
43	-12.39%
44	-11.88%
45	-11.53%
46	-11.09%
47	-10.76%
48	-10.15%
49	-9.78%
4A	-9.33%
4B	-8.98%
4C	-8.41%
4D	-8.04%
4E	-7.55%
4F	-7.19%
50	-6.69%
51	-6.30%
52	-5.81%
53	-5.41%
54	-4.80%
55	-4.40%



56	-3.86%
57	-3.45%
58	-2.75%
59	-2.30%
5A	-1.75%
5B	-1.31%
5C	-0.68%
5D	-0.22%
5E	0.34%
5F	0.76%
60	0.85%
61	1.30%
62	1.89%
63	2.35%
64	3.05%
65	3.54%
66	4.14%
67	4.64%
68	5.45%
69	5.98%
6A	6.61%
6B	7.14%
6C	7.90%
6D	8.44%
6E	9.14%
6F	9.66%
70	10.33%
71	10.91%
72	11.60%
73	12.15%
74	12.98%
75	13.58%
76	14.33%
77	14.90%
78	15.90%
79	16.54%
7A	17.33%
7B	17.96%
7C	18.90%
7D	19.58%
7E	20.39%
7F	21.03%
80	-1.30%
81	-1.03%
82	-0.66%



83	-0.36%
84	0.09%
85	0.36%
86	0.76%
87	1.04%
88	1.57%
89	1.86%
8A	2.26%
8B	2.60%
8C	3.09%
8D	3.42%
8E	3.81%
8F	4.10%
90	4.53%
91	4.89%
92	5.35%
93	5.70%
94	6.20%
95	6.59%
96	7.01%
97	7.36%
98	7.93%
99	8.31%
9A	8.76%
9B	9.13%
9C	9.65%
9D	10.03%
9E	10.50%
9F	10.84%
A0	10.89%
A1	11.28%
A2	11.74%
A3	12.09%
A4	12.65%
A5	13.03%
A6	13.51%
A7	13.88%
A8	14.53%
A9	14.96%
AA	15.46%
AB	15.86%
AC	16.50%
AD	16.91%
AE	17.45%
AF	17.84%



B0	18.38%
B1	18.81%
B2	19.35%
B3	19.79%
B4	20.48%
B5	20.91%
B6	21.49%
B7	21.93%
B8	22.65%
B9	23.13%
BA	23.70%
BB	24.15%
BC	24.81%
BD	25.25%
BE	25.38%
BF	25.88%
C0	25.88%
C1	26.38%
C2	26.50%
C3	27.00%
C4	27.63%
C5	28.13%
C6	28.75%
C7	29.25%
C8	30.13%
C9	30.63%
CA	31.25%
CB	31.88%
CC	32.63%
CD	33.13%
CE	33.88%
CF	34.38%
D0	35.13%
D1	35.63%
D2	36.38%
D3	37.00%
D4	37.75%
D5	38.38%
D6	39.13%
D7	39.75%
D8	40.75%
D9	41.38%
DA	42.13%
DB	42.75%
DC	43.75%

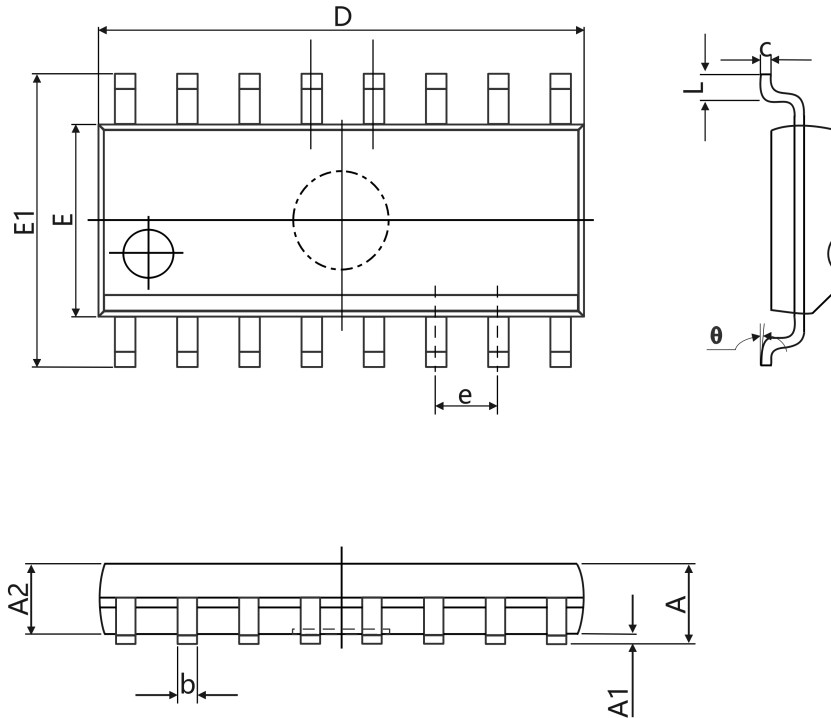


DD	44.38%
DE	45.25%
DF	45.88%
E0	45.88%
E1	46.63%
E2	47.38%
E3	48.13%
E4	49.13%
E5	49.75%
E6	50.63%
E7	51.38%
E8	52.50%
E9	53.25%
EA	54.25%
EB	55.00%
EC	56.13%
ED	56.88%
EE	57.75%
EF	58.63%
F0	59.50%
F1	60.38%
F2	61.38%
F3	62.25%
F4	63.38%
F5	64.25%
F6	65.38%
F7	66.25%
F8	67.63%
F9	68.63%
FA	69.75%
FB	70.75%
FC	72.00%
FD	72.88%
FE	74.00%
FF	75.00%

15. 封装尺寸

15.1 16PIN 封装尺寸

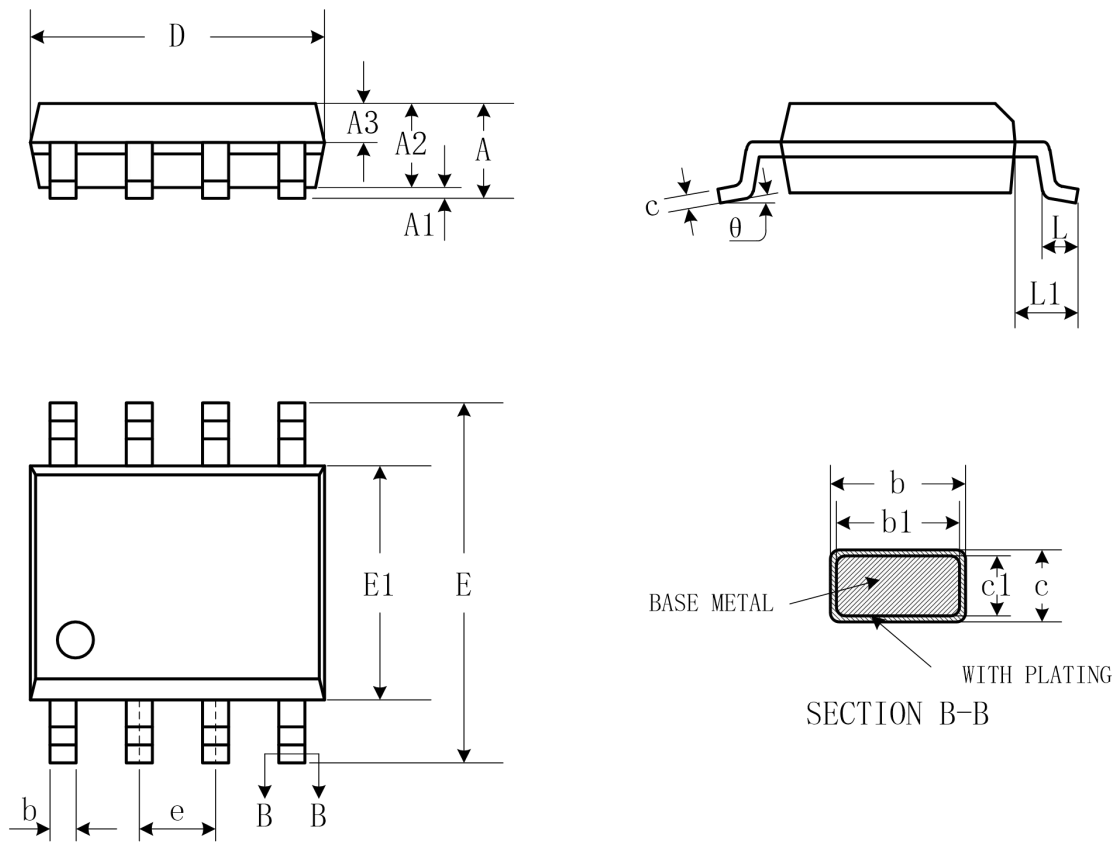
SOP16 (mm)



SYMBOL	Dimensions In Millimeters		Dimensions In Inches	
	MIN	MAX	MIN	MAX
A	1.350	1.750	0.053	0.069
A1	0.100	0.250	0.004	0.010
A2	1.350	1.550	0.053	0.061
b	0.330	0.510	0.013	0.020
c	0.170	0.250	0.007	0.010
D	9.800	10.200	0.386	0.402
E	3.800	4.000	0.150	0.157
E1	5.800	6.200	0.228	0.244
e	1.270 (BSC)		0.050 (BSC)	
L	0.400	1.270	0.016	0.050
θ	0°	8°	0°	8°

15.2 8PIN 封装尺寸

SOP8 (mm)



SYMBOL	MILLIMETER		
	MIN	NOM	MAX
A	-	-	1.77
A1	0.08	0.18	0.28
A2	1.20	1.40	1.60
A3	0.55	0.65	0.75
b	0.39	-	0.48
b1	0.38	0.41	0.43
c	0.21	-	0.26
c1	0.19	0.20	0.21
D	4.70	4.90	5.10
E	5.80	6.00	6.20
E1	3.70	3.90	4.10
e	1.27BSC		
L	0.50	0.65	0.80
L1	1.05BSC		
θ	0	-	8°