

## MSPM33C321x ミックスド シグナル マイコン

### 1 特長

- **コア**
  - TrustZone®, FPU および DSP 拡張機能を搭載した 160MHz Arm® 32 ビット Cortex®-M33 CPU
  - 0 待機状態実行のための 4kB 命令キャッシュ
- **動作特性**
  - 拡張動作温度範囲: -40°C ~ 最高 125°C
  - 広い電源電圧範囲: 1.71V ~ 3.6V
- **メモリ**
  - 最大 1MB のフラッシュ メモリ、誤り訂正符号 (ECC) 付き
    - アドレス スワップ機能付きデュアルバンク
  - ECC 付きの専用 256kB SRAM
  - 32kB の高耐久性データ フラッシュを使用した EEPROM 動作
- **セキュリティ**
  - ROM における不変の信頼の起点 (RoT) により、安全なファームウェアのインストール、起動、鍵のプロビジョニングをサポート
  - フラッシュ、SRAM、ペリフェラルの動的なアクセス制御機能を備えたグローバル セキュリティコントローラ
  - GCM を搭載した AES256 ハードウェア アクセラレータ
  - HMAC を搭載した SHA256 ハードウェア アクセラレータ
  - 公開鍵アクセラレータ (PKA)
  - 32 ビット真性乱数生成器 (TRNG)
- **高性能アナログ ペリフェラル**
  - 最大 36 の外部チャネルを持つ 2 つの高速 9.4Msps 12 ビット アナログ / デジタル コンバータ (ADC)
  - 2 つの高速 / 低消費電力コンパレータ (COMP)
  - 外部利用可能な 2 つの 8 ビット DAC
  - 1.4V または 2.5V の構成可能な内部共有電圧リファレンス (VREF)
  - 統合型温度および電源監視
- **最適化された低消費電力モード**
  - RUN: 207µA/MHz (CoreMark)
  - STANDBY: CPU 実行レジュームと 64kB SRAM 保持による 16µA
  - SHUTDOWN: <100nA (IO ウェークアップ機能あり)
- **最適化されたデジタル ペリフェラル**
  - 合計 16 のチャネルを備えた 2 つの DMA コントローラ
- 最大 30 の PWM チャネルをサポートする 9 つのタイマ
  - デッドバンド、故障処理、相補ペア付きの 2 つの 16 ビット高度タイマ
  - 4 つの 16 ビット汎用タイマ
  - 1 つの 32 ビット汎用タイマ
  - 直交エンコーダ インターフェイス対応の 2 つの 16 ビット汎用タイマ
- 1 つのウィンドウ ウォッチドッグ タイマ
- CRC16/32 モジュール
- **拡張通信インターフェイス**
  - 最大 20MB/s の外部メモリ向けクワッド SPI (QSPI)
  - CAN 2.0 A/B および CAN-FD をサポートする 2 つのコントローラ エリア ネットワーク (CAN) インターフェイス
  - UART (LIN) または I<sup>2</sup>C (SMBus/PMBus) をサポートする 3 つの構成可能シリアル インターフェイス
  - UART、I<sup>2</sup>C、SPI をサポートする構成可能な 4 つのシリアル インターフェイス
  - FM+ (1Mbit/s)、SMBus/PMBus をサポートする、2 つの専用 I<sup>2</sup>C インターフェイス
  - 1 つの専用 SPI インターフェイス
  - LIN、IrDA、DALI、スマート カード、マンチェスターをサポートする 1 つの専用 UART インターフェイス
  - 2 つのデジタル オーディオ インターフェイスにより、全二重 I2S と TDM (16 スロット) をサポート
- **VBAT アイランド (補助電源)**
  - 専用 VBAT ピンによる独立電源
  - リアルタイム クロック (RTC)
  - タイムスタンプ付きの 3 つの改ざん検出 IO
  - 独立型ウォッチドッグ タイマ (IWDT)
  - 32B バックアップ メモリ
- **クロック システム**
  - 内部 32MHz 発振器 (SYSOSC)
  - フェーズ ロック ループ (PLL)
  - 内部 32kHz 発振器 (LFOSC)
  - 外部 4~48MHz 水晶発振器 (HFXT)
  - 外部 32kHz 水晶発振器 (LFXT)
  - 外部クロック入力
- **柔軟な I/O 機能**
  - 最大 93 の GPIO
- **開発サポート**
  - 2 ピン シリアル ワイヤ デバッグ (SWD)
- **パッケージ オプション**
  - 100 ピン LQFP (0.4mm および 0.5mm ピッチ)
  - 80 ピン LQFP (0.5mm ピッチ)



- 64 ピン LQFP (0.5mm ピッチ)
- 48 ピン VQFN (0.5mm ピッチ)
- 100 ピン nFBGA (0.8mm ピッチ)
- ファミリの製品 ([「製品比較」](#)も参照)
  - MSPM33C321A: 1MB フラッシュ、256KB SRAM
  - MSPM33C3219: 512KB フラッシュ、256KB SRAM
- 開発キットとソフトウェア ([「ツールとソフトウェア」](#)も参照)
  - LaunchPad EVM LP-MSPM33C321A
  - MSP ソフトウェア開発キット (SDK)

## 2 アプリケーション

- [グリッド インフラ](#)
- [スマート メーター](#)
- [通信モジュール](#)
- [医療 / ヘルスケア](#)
- [試験および測定機器](#)
- [ファクトリ オートメーション / 制御](#)
- [モータ制御](#)
- [家電製品](#)
- [無停電電源およびインバータ](#)
- [電子 POS \(EPOS\) システム](#)
- [産業用輸送](#)
- [照明器具](#)

## 3 説明

MSPM33C32xx マイコン (MCU) は、Arm® TrustZone® テクノロジ、DSP、FPU を搭載した Arm® Cortex®-M33 32 ビット コアをベースとし、最大 160MHz で動作する MSP 汎用 32 ビット マイコン ファミリの一部です。このマイコン ファミリは、フレキシブルな通信インターフェイス、高性能アナログ、セキュリティ アクセラレータを特長としています。拡張温度範囲と広い電源電圧範囲により、このマイコン ファミリは、さまざまな産業、エンタープライズ、パーソナル エレクトロニクスの各種アプリケーションに適しています。

MSPM33C32xx のマイコンは、最大 1MB の組込みフラッシュ プログラム メモリと 256kB の SRAM を内蔵しています。アプリケーションのデータ ストレージ用に追加の高耐久性 32kB フラッシュ データ バンクが用意されています。全メモリは、メモリ範囲全体にわたって誤り訂正コード (ECC) を内蔵しているため、寿命全体にわたって堅牢な動作が可能です。

MSPM33C32xx のマイコンは、CAN、I2S/TDM、クアッド SPI (QSPI)、UART、I2C、SPI など、多様なデジタル通信インターフェイスを提供します。構成可能なシリアル インターフェイスは、ソフトウェアで UART、I2C、オプション SPI として動的に割り当てることができます。柔軟性の高い構成とピン配置により、システム設計者は、厳しい要件にも簡単な方法で対応できます。

MSPM33C32xx のマイコンには、2 つの 12 ビット 9.4MSPS 同時サンプリング ADC や、2 つの高速コンパレータなど、高性能の統合アナログ ペリフェラルも採用しています。コンパレータは、高度なタイマを使用した故障検出用、または外部で低消費電力電圧モニタとして使用できます。

MSPM33C32xx のマイコンは、信頼性の高い一連のセキュリティ機能を搭載しています。TrustZone テクノロジとグローバル セキュリティ コントローラによる、セキュア アプリケーションを構築するための完全な機能セットを提供します。また、これらのデバイスは、不変の信頼の起点 (RoT) として、セキュア ブート、インストール、鍵のプロビジョニングをすぐに実行できます。MSPM33C32xx には、AES、SHA、公開鍵アルゴリズム (RSA および ECC) のハードウェア アクセラレーションも含まれています。

MSPM33C シリーズのデバイスは、同じパッケージにある他の MSPM33C デバイスとピン間の互換性があります。MSPM33C シリーズは、MSPM0 デバイスと高度にピン間の互換性があります。MSPM33C デバイスと MSPM0 デバイスの間に違いがある場合、テキサス・インスツルメンツのシステム構成ツールまたは提供資料を活用することで、小さな互換性の問題の解決方法を知ることができます。

マイコンの MSPM33C ファミリは、広範囲にわたるハードウェアおよびソフトウェアのエコシステムによってサポートされており、リファレンス デザインやサンプル コードを使って設計をすぐに開始できます。開発キットには、購入可能な LaunchPad が含まれています。また、テキサス・インスツルメンツは無償の MSP ソフトウェア開発キット (SDK) も提供しており、[Code Composer Studio™ IDE](#) デスクトップのコンポーネントとして利用できます。また、[TI Resource Explorer](#) ではクラウド バージョンを利用できます。MSPM33C MCU には、広範囲にわたるオンライン資料、[MSP Academy](#) によるトレーニング、[TI E2E™ サポート フォーラム](#) によるオンライン サポートも用意されています。

### 注意

電氣的な過剰ストレスや、データやコードメモリの不安定化を防止するために、デバイスレベルの ESD 仕様に従って、システムレベルの ESD 保護を適用する必要があります。詳細については、『[MSP430™ のシステムレベルの ESD 考慮事項](#)』を参照してください。このアプリケーションノートに記載されている原則は、MSPM33C MCU に適用されます。

## 4 機能ブロック図

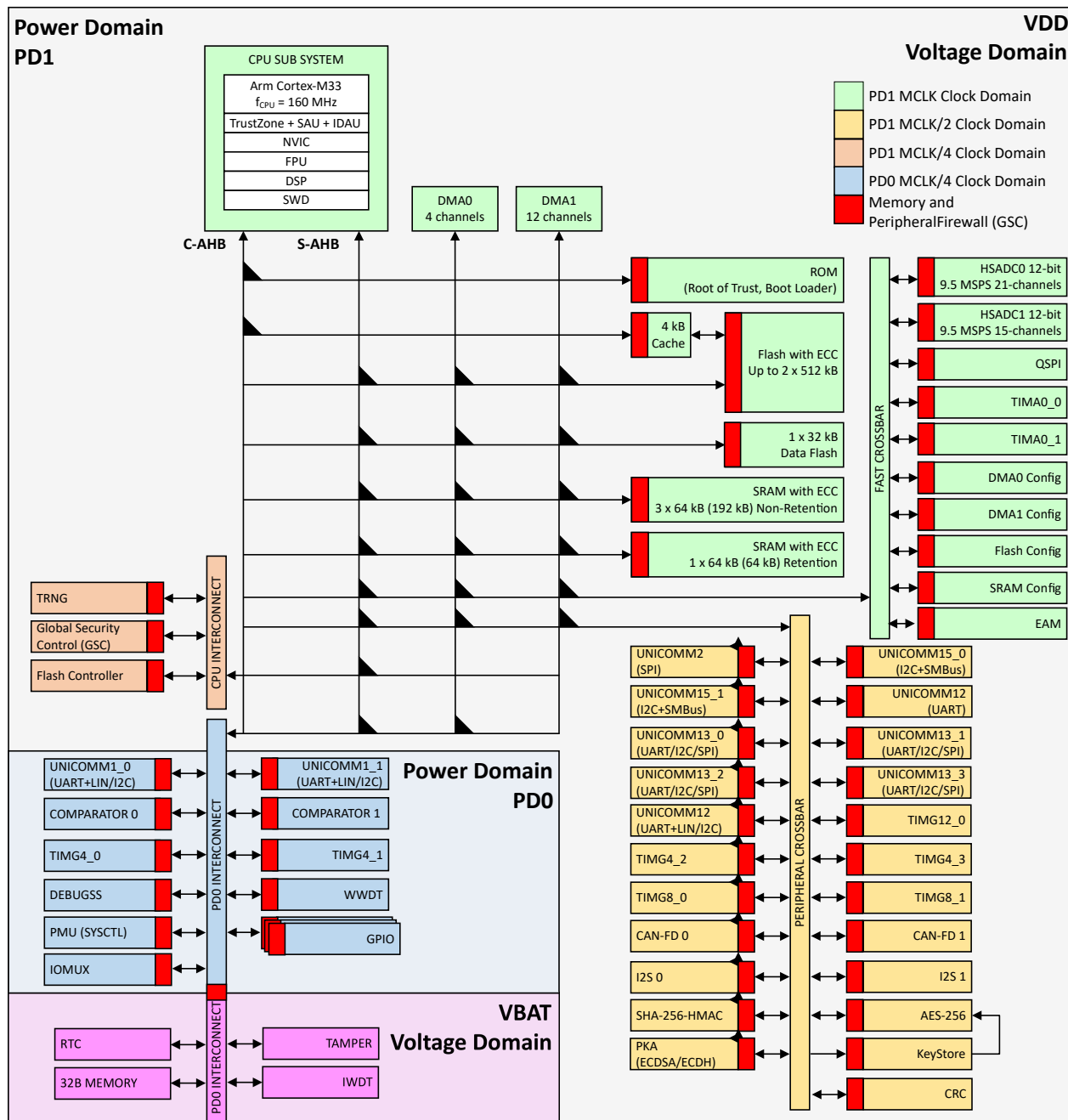


図 4-1. MSPM33C321x の機能ブロック図

## 目次

<b>1 特長</b> .....	<b>1</b>	<b>8.5 組込みフラッシュ メモリ</b> .....	<b>71</b>
<b>2 アプリケーション</b> .....	<b>2</b>	<b>8.6 内蔵 SRAM</b> .....	<b>71</b>
<b>3 説明</b> .....	<b>2</b>	<b>8.7 DMA</b> .....	<b>72</b>
<b>4 機能ブロック図</b> .....	<b>4</b>	<b>8.8 イベント マネージャ</b> .....	<b>74</b>
<b>5 デバイスの比較</b> .....	<b>6</b>	<b>8.9 エラー アグリゲータ モジュール (EAM)</b> .....	<b>74</b>
<b>6 ピン構成および機能</b> .....	<b>7</b>	<b>8.10 GPIO</b> .....	<b>75</b>
6.1 ピン配置図.....	7	<b>8.11 IOMUX</b> .....	<b>75</b>
6.2 ピン属性.....	11	<b>8.12 アナログ モジュール</b> .....	<b>76</b>
6.3 信号の説明.....	26	<b>8.13 セキュリティと暗号化</b> .....	<b>81</b>
6.4 未使用ピンの接続.....	40	<b>8.14 シリアル通信インターフェイス</b> .....	<b>83</b>
<b>7 仕様</b> .....	<b>41</b>	<b>8.15 LFSS</b> .....	<b>87</b>
7.1 絶対最大定格.....	41	<b>8.16 タイマ、RTC、ウォッチドッグ</b> .....	<b>87</b>
7.2 ESD 定格.....	41	<b>8.17 シリアル ワイヤ デバッグ インターフェイス</b> .....	<b>90</b>
7.3 推奨動作条件.....	41	<b>8.18 ブートストラップ ロード (BSL)</b> .....	<b>90</b>
7.4 熱に関する情報.....	42	<b>8.19 デバイス ファクトリ定数</b> .....	<b>91</b>
7.5 電源電流特性.....	42	<b>8.20 識別</b> .....	<b>92</b>
7.6 フラッシュ メモリ 特性.....	44	<b>9 アプリケーション、実装、およびレイアウト</b> .....	<b>93</b>
7.7 電源シーケンス.....	44	9.1 代表的なアプリケーション.....	93
7.8 クロック仕様.....	47	<b>10 デバイスおよびドキュメントのサポート</b> .....	<b>94</b>
7.9 アナログ仕様.....	49	10.1 入門と次のステップ.....	94
7.10 シリアル インターフェイスの仕様.....	54	10.2 デバイスの命名規則.....	94
7.11 デジタル IO.....	60	10.3 ツールとソフトウェア.....	95
7.12 TRNG.....	61	10.4 ドキュメントのサポート.....	96
7.13 エミュレーションおよびデバッグ.....	62	10.5 サポート・リソース.....	96
<b>8 詳細説明</b> .....	<b>63</b>	10.6 商標.....	96
8.1 TrustZone と FPU を搭載した Arm Cortex-M33 コア.....	63	10.7 静電気放電に関する注意事項.....	96
8.2 パワー マネージメントおよびクロック ユニット (PMCU).....	63	10.8 用語集.....	96
8.3 デバイス メモリ マップ.....	67	<b>11 改訂履歴</b> .....	<b>97</b>
8.4 NVIC 割り込みマップ.....	70	<b>12 メカニカル、パッケージ、および注文情報</b> .....	<b>98</b>

## 5 デバイスの比較

本データシートに記載されている各デバイスの特長は、以下の表のとおりです。

**表 5-1. デバイスの比較**

製品プレビューのみ デバイス名 <sup>(1) (2)</sup>	FLASH /SRAM	セキュリティアクセラレータ	ADC チャンネル	CAN	GPIO	パッケージ
MSPM33C321ASPZR	1MB/256kB	AES、SHA、PKA	36	2	93	LQFP100 16mm × 16 mm 0.5mm のピンピッチ
MSPM33C3219SPZR <sup>(3)</sup>	512kB/256kB	AES、SHA、PKA	36	2	93	
MSPM33C321ASPFAR <sup>(3)</sup>	1MB/256kB	AES、SHA、PKA	36	2	93	LQFP100 14mm × 14 mm 0.4mm のピンピッチ
MSPM33C3219SPFAR <sup>(3)</sup>	512kB/256kB	AES、SHA、PKA	36	2	93	
MSPM33C321ASPNR <sup>(3)</sup>	1MB/256kB	AES、SHA、PKA	35	2	73	LQFP80 14mm × 14 mm 0.5mm のピンピッチ
MSPM33C3219SPNR <sup>(3)</sup>	512kB/256kB	AES、SHA、PKA	35	2	73	
MSPM33C321ASPMR <sup>(3)</sup>	1MB/256kB	AES、SHA、PKA	26	2	57	LQFP64 12mm × 12 mm 0.5mm のピンピッチ
MSPM33C3219SPMR <sup>(3)</sup>	512kB/256kB	AES、SHA、PKA	26	2	57	
MSPM33C321ASRGZR <sup>(3)</sup>	1MB/256kB	AES、SHA、PKA	21	2	41	VQFN48 7mm × 7 mm 0.5mm のピンピッチ
MSPM33C3219SRGZR <sup>(3)</sup>	512kB/256kB	AES、SHA、PKA	21	2	41	
MSPM33C321ASZAWR <sup>(3)</sup>	1MB/256kB	AES、SHA、PKA	36	2	93	NFBGA100 9mm × 9 mm 0.8mm のボールピッチ
MSPM33C3219SZAWR <sup>(3)</sup>	512kB/256kB	AES、SHA、PKA	36	2	93	

- (1) 提供中の全デバイスに関する最新の製品、パッケージ、および注文情報については、[セクション 12](#) の『付録: パッケージ オプション』または [TI web サイト](#) を参照してください。
- (2) 型番の詳細については、[セクション 10.2](#) を参照してください。
- (3) 製品プレビューのみ

## 6 ピン構成および機能

**システム構成ツール** は、ピンの多重化およびピン設定を容易にするための初期化コードを有効にしたり、構成したり、生成するグラフィカル インターフェイスを提供します。以下のピン配置図は、デバイスのピン配置を簡素化するために、主要なペリフェラル機能、内蔵デバイス機能の一部、使用可能なクロック信号を示しています。ピンの機能の詳細については、「ピンの属性」および「信号の説明」セクションを参照してください。

### 6.1 ピン配置図

各パッケージ オプションの完全なピン構成および機能については、**ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ)**および**信号の説明**を参照してください

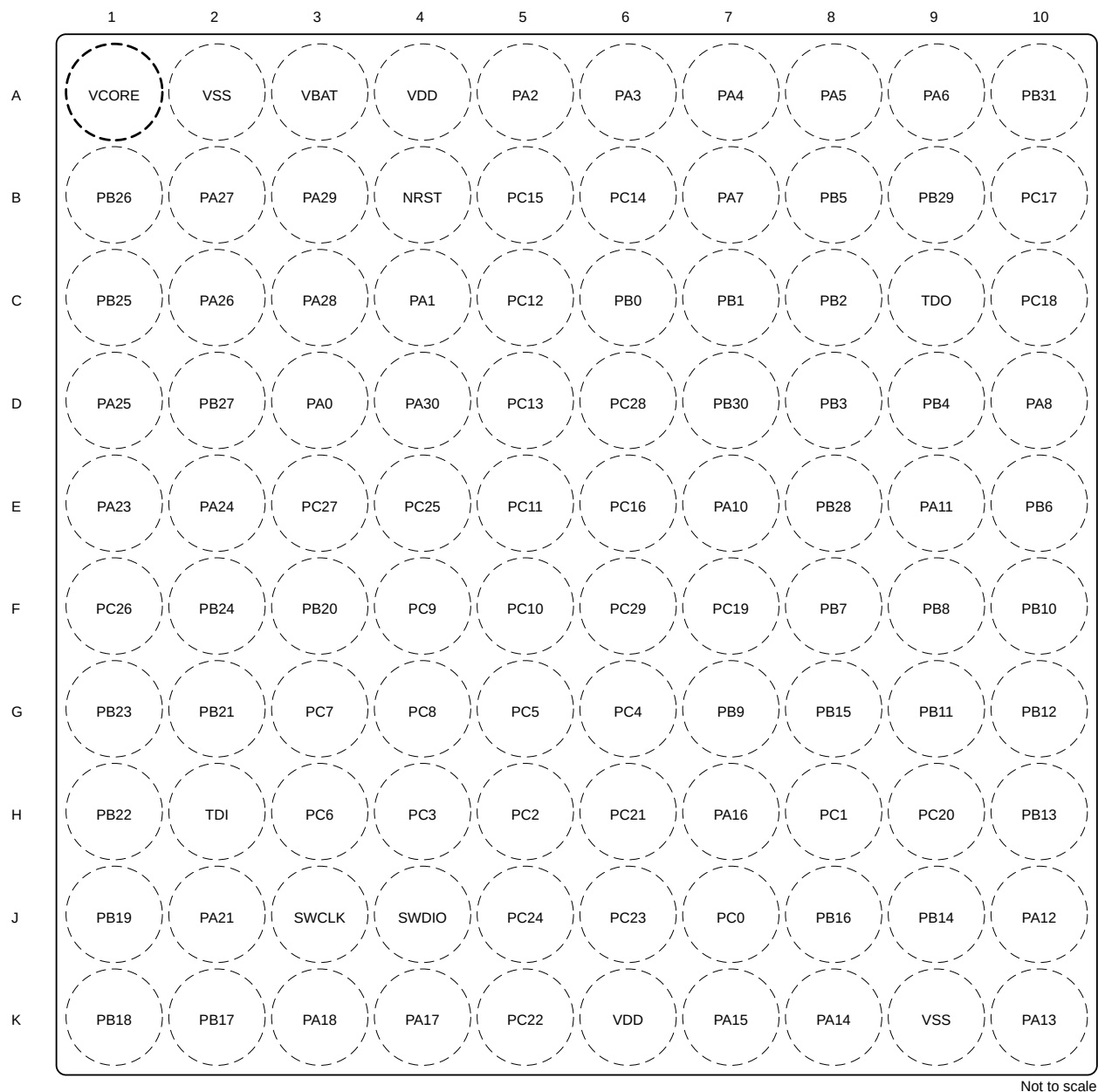


図 6-1. 100 ピン ZAW (0.8mm) (NFBGA) パッケージ (上面図)

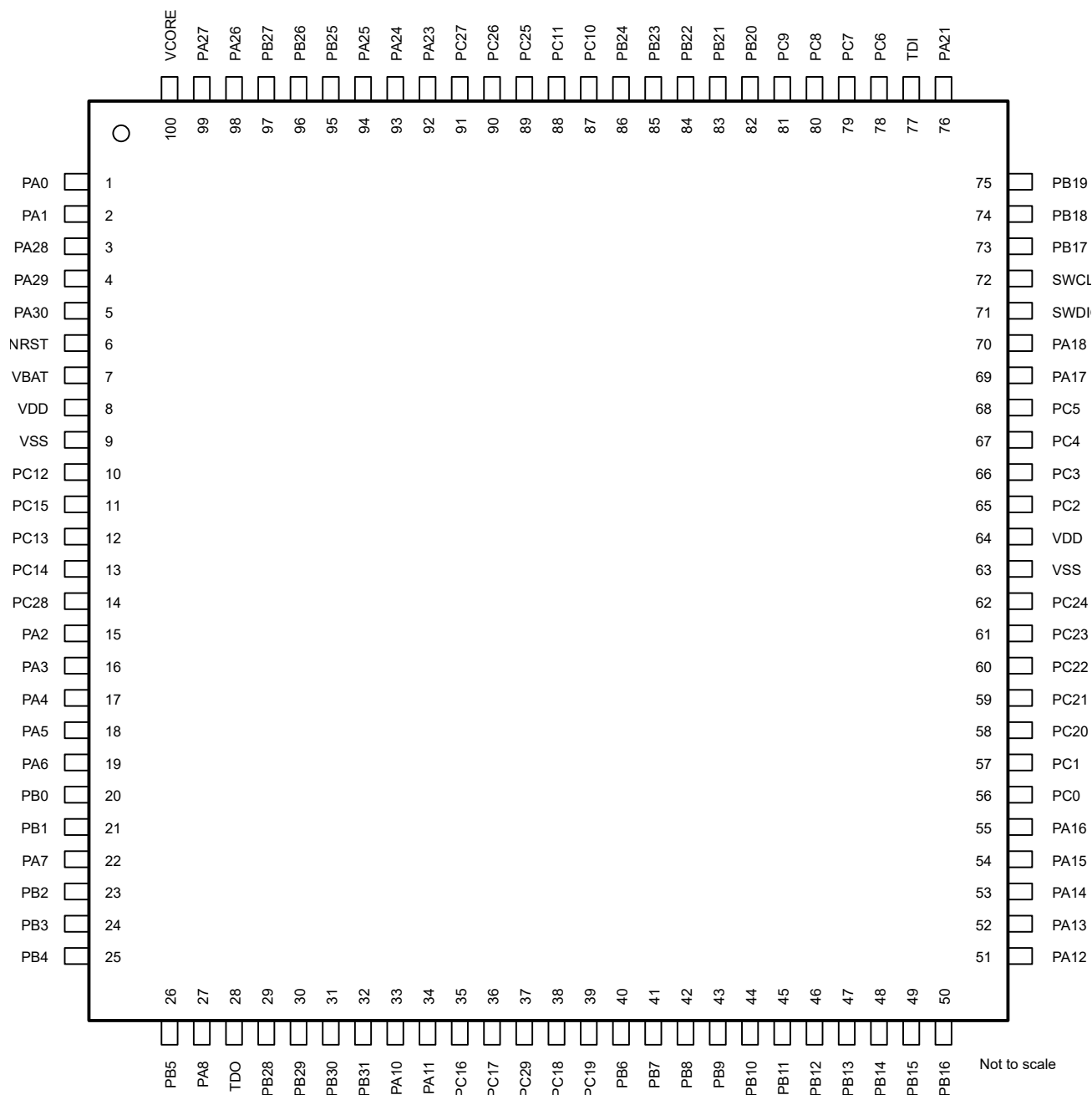


図 6-2. 100 ピン PFA (0.4mm) および PZ (0.5mm) (LQFP) パッケージ図 (上面図)



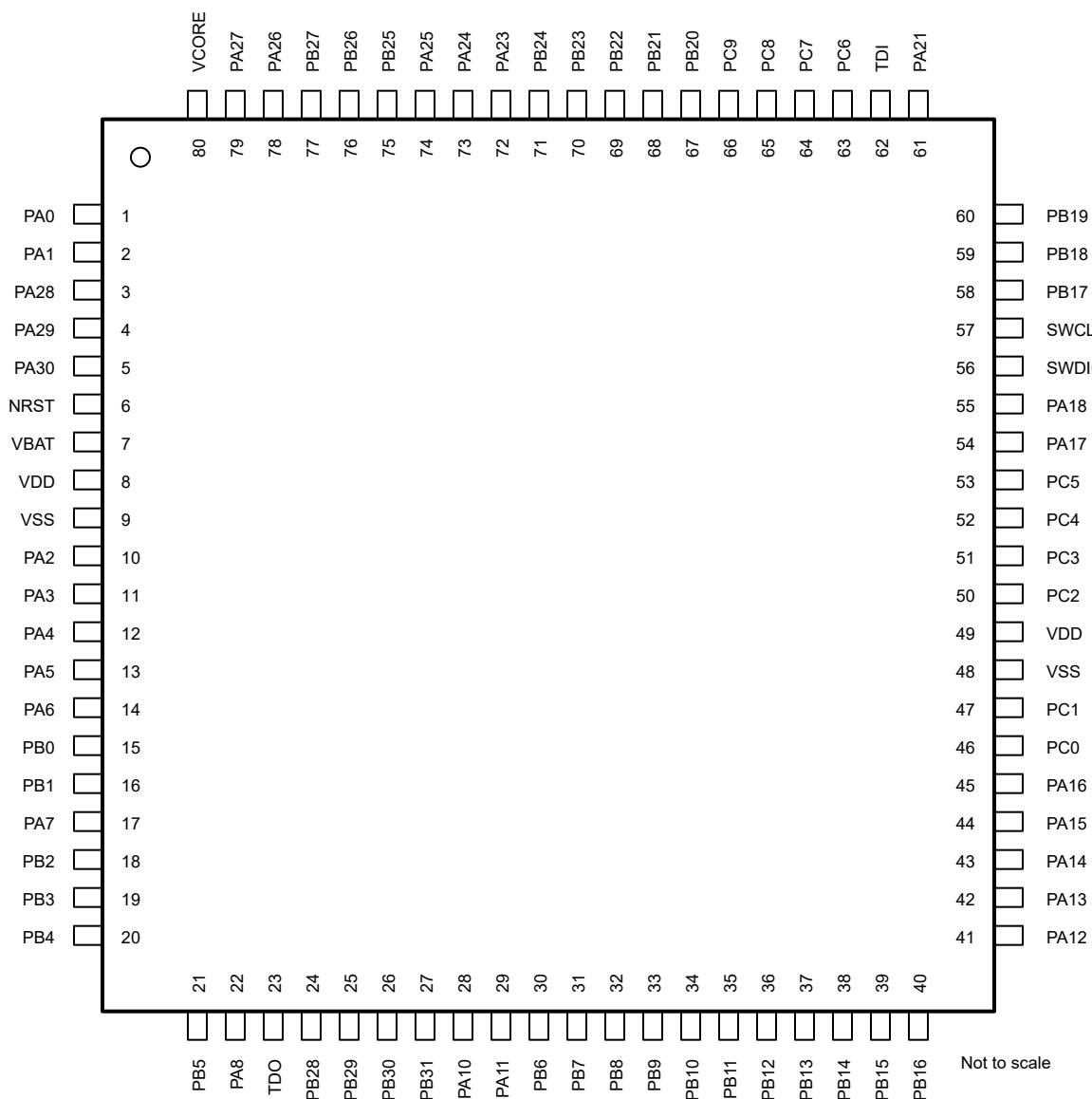


図 6-3. 80 ピン PN (0.5mm) (LQFP) パッケージ (上面図)

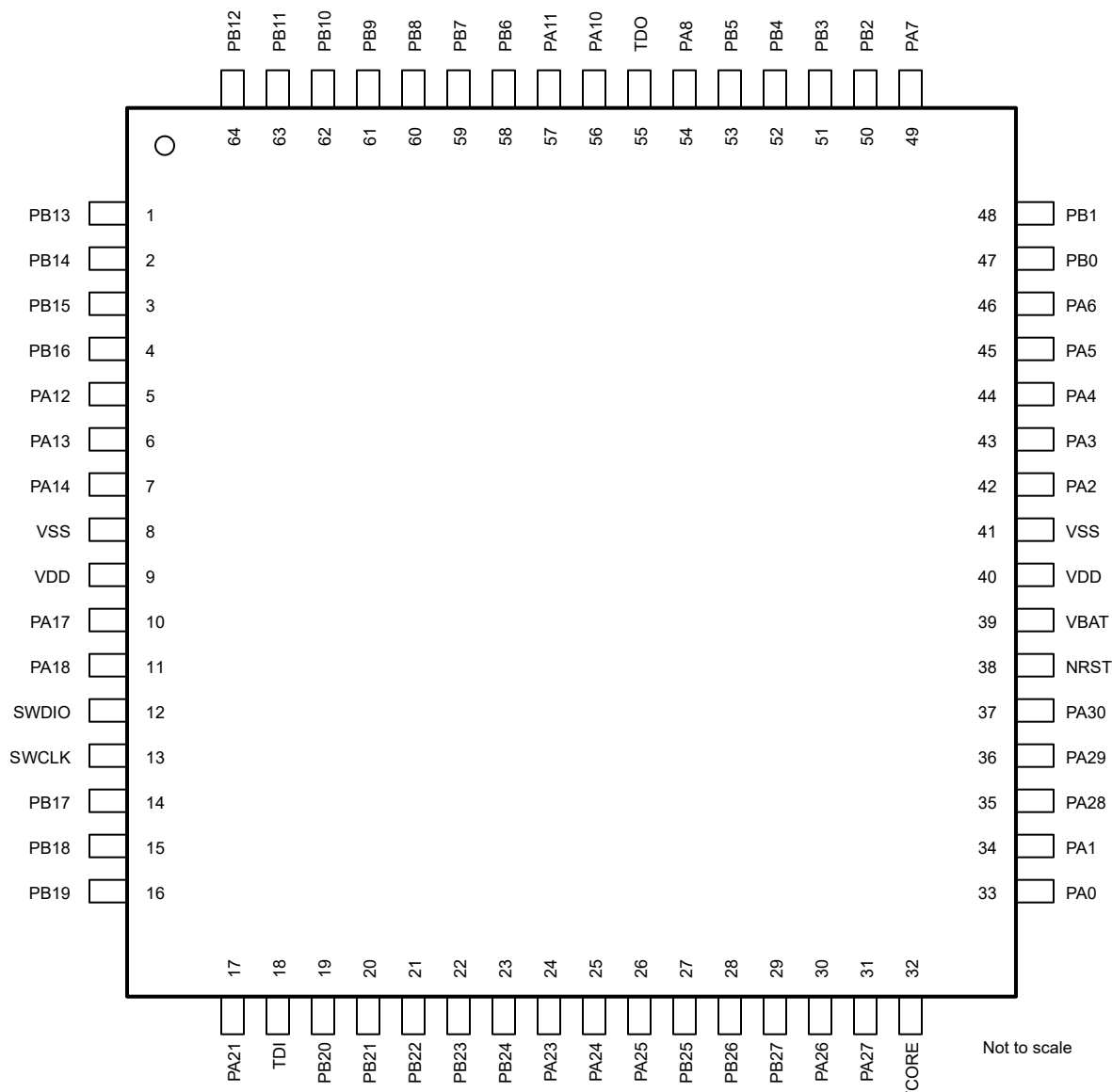


図 6-4. 64 ピン PM (0.5mm) (LQFP) パッケージ (上面図)

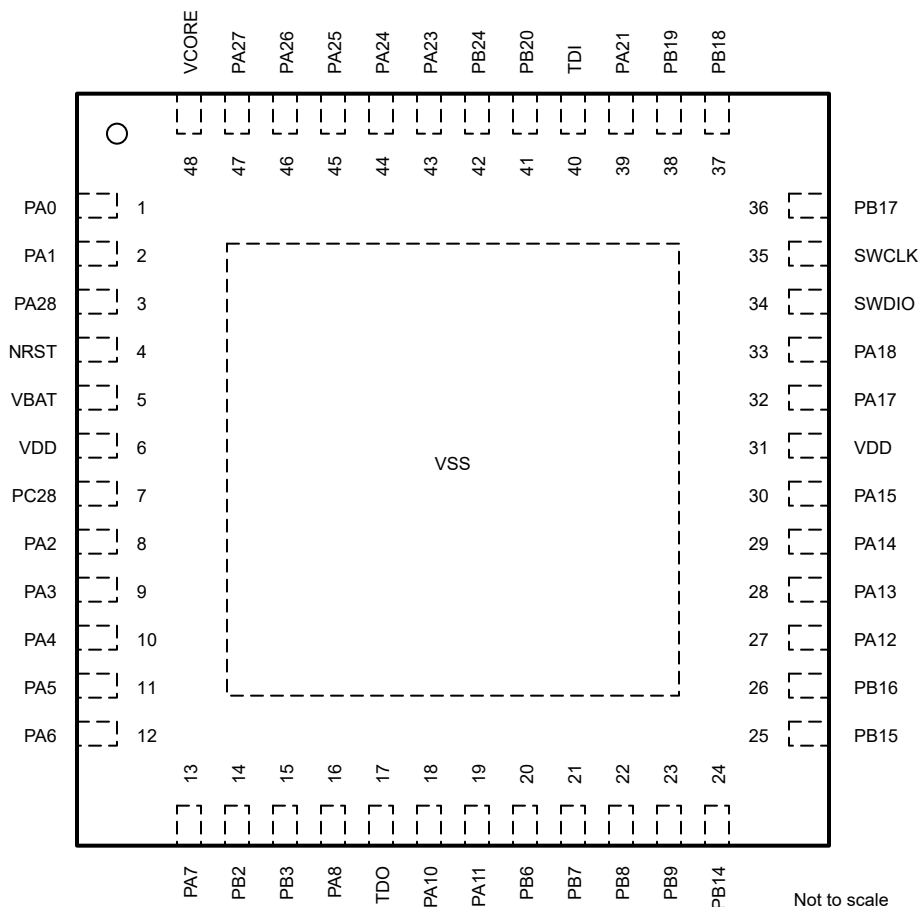


図 6-5. 48 ピン RGZ (0.5mm) (VQFN) パッケージ (上面図)

## 6.2 ピン属性

次の表に、各デバイス パッケージの各ピンで利用可能な機能を示します。

### 注

デバイス上の各デジタル I/O は、専用のピン制御管理レジスタ (PINCMx) に割り当てられており、ユーザーが PINCM.PF 制御ビットを使って必要な「ピン機能」を設定できます

デバイス上の各デジタル I/O は、専用のピン制御管理レジスタ (PINCMx) に割り当てられており、ユーザーが PINCM.PF 制御ビットを使って必要なピン機能を設定できます。IOMUX は、IOMUX による 1 つのデジタル機能をピンに同時に接続することのみをサポートしています。IOMUX 以外の管理機能 (アナログ接続など) をピンで使うことを想定している場合、IOMUX の PINCM.PF と PINCM.PC を 0 に設定することをお勧めします。ただし、IOMUX 非管理信号 (アナログ入力、WAKE 入力など) は、IOMUX 管理対象のデジタル機能がピン上で有効化されると同時に、機能間に競合がない限り、ピン上で有効化できます。この場合、各ピンでイネーブルされる機能間に競合がないことを設計者が確認する必要があります。

表 6-1. IO タイプ別のデジタル IO 機能

バッファのタイプ	反転制御	駆動能力制御	プルアップ抵抗	プルダウン抵抗	ウェークアップ ロジック
SDIO (標準駆動)	Y		Y	Y	

表 6-1. IO タイプ別のデジタル IO 機能 (続き)

バッファのタイプ	反転制御	駆動能力制御	プルアップ抵抗	プルダウン抵抗	ウェークアップ ロジック
ウェーク付き SDIO (標準駆動)	Y		Y	Y	Y
HDIO (高駆動)	Y	Y	Y	Y	Y
HSIO (高速)	Y	Y	Y	Y	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
6	6	6	38	4	B4	NRST	WAKE	(非 IOMUX 1) 0	I	リセット
							NRST	(非 IOMUX 2) 0	リセット	
1	1	1	33	1	D3	PA0 PINCM1 0x400cc000	PA0	1	IO	ウェーク付き SDIO (標準)
							TIMA0_0_FAL1	2	I	
							UC1_0_SDA_TX	3	IOD	
							UC13_3_SCK_SCL_RX	4	IOD	
							UC12_TX	5	IO	
							UC15_0_SDA	6	IOD	
							BSL_I2C_SDA	(非 IOMUX 1) 0	IOD	
							WAKE	(非 IOMUX 2) 0	I	
2	2	2	34	2	C4	PA1 PINCM2 0x400cc004	PA1	1	IO	ウェーク付き SDIO (標準)
							TIMA0_1_FAL0	2	I	
							UC1_0_SCL_RX	3	IOD	
							UC13_3_PICO_SDA_TX	4	IOD	
							UC12_RX	5	IO	
							UC15_0_SCL	6	IOD	
							TIMG8_0_IDX	7	I	
							TIMA0_0_C1	8	IO	
							BSL_I2C_SCL	(非 IOMUX 1) 0	IOD	
							WAKE	(非 IOMUX 2) 0	I	
15	15	10	42	8	A5	PA2 PINCM7 0x400cc018	PA2	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_C1	2	IO	
							TIMA0_0_C1	3	IO	
							UC12_RX	4	IO	
							UC2_CS0	5	IO	
							UC13_1_POCI_RT S	6	IO	
							UC13_3_POCI_RT S	7	IO	
16	16	11	43	9	A6	PA3 PINCM8 0x400cc01c	PA3	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C1	3	IO	
							UC1_1_SDA_TX	4	IOD	
							UC2_CS1	5	IO	
							COMP1_OUT	6	O	
							UC15_1_SDA	7	IOD	
							LFXIN	(非 IOMUX 1) 0	A	

**表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)**

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
17	17	12	44	10	A7	PA4 PINCM9 0x400cc020	PA4	1	IO	SDIO (標準)
							LFCLKIN	2	I	
							TIMA0_0_C1N	3	O	
							UC1_1_SCL_RX	4	IOD	
							UC2_POCI	5	IO	
							UC13_1_CS0_CTS	6	IO	
							UC15_1_SCL	7	IOD	
							LFXOUT	(非 IOMUX 1) 0	A	
18	18	13	45	11	A8	PA5 PINCM10 0x400cc024	PA5	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							TIMG4_0_C0	3	IO	
							UC2_PICO	5	IO	
							HFXIN	(非 IOMUX 1) 0	A	
19	19	14	46	12	A9	PA6 PINCM11 0x400cc028	PA6	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							HFCLKIN	3	I	
							TIMA0_0_C2N	4	O	
							UC2_SCK	5	IOD	
							TIMG4_0_C1	6	IO	
							HFXOUT	(非 IOMUX 1) 0	A	
22	22	17	49	13	B7	PA7 PINCM14 0x400cc034	PA7	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_3_C1	2	IO	
							CLK_OUT	3	O	
							COMP0_OUT	4	O	
							TIMA0_0_C2	5	IO	
							I2S0_WCLK	6	IO	
27	27	22	54	16	D10	PA8 PINCM19 0x400cc048	PA8	1	IO	HSIO (高速)
							TIMA0_0_C0	2	IO	
							TIMA0_1_C0	3	IO	
							UC1_0_RTS	4	IO	
							UC1_1_SDA_TX	5	IOD	
							UC2_SCK	6	IOD	
							UC12_RTS	7	IO	
							I2S0_WCLK	8	IO	
33	33	28	56	18	E7	PA10 PINCM21 0x400cc050	PA10	1	IO	ウェーク付き HDIO (高駆 動)
							TIMG12_0_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C2	3	IO	
							UC1_0_SDA_TX	4	IOD	
							UC2_POCI	5	IO	
							UC15_0_SDA	6	IOD	
							UC12_TX	7	IO	
							UC13_1_SCK_SCL_RX	8	IOD	
							BSL_UART_TX	(非 IOMUX 1) 0	O	
							WAKE	(非 IOMUX 2) 0	I	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
34	34	29	57	19	E9	PA11 PINCM22 0x400cc054	PA11	1	IO	ウェーク付き HDIO (高駆 動)
							TIMA0_1_C0N	2	O	
							TIMA0_0_C2N	3	O	
							UC1_0_SCL_RX	4	IOD	
							UC2_SCK	5	IOD	
							UC15_0_SCL	6	IOD	
							UC12_RX	7	IO	
							COMP0_OUT	8	O	
							BSL_UART_RX	(非 IOMUX 1) 0	I	
							WAKE	(非 IOMUX 2) 0	I	
51	51	41	5	27	J10	PA12 PINCM34 0x400cc084	PA12	1	IO	HSIO (高速)
							CAN0_TX	2	O	
							TIMG4_0_C0	3	IO	
							FCC_IN	4	I	
							I2S0_BCLK	5	IO	
							QSPI_IO0	6	IO	
							UC13_0_CS0_CTS	7	IO	
							TIMA0_1_C1	8	IO	
							A0_8	(非 IOMUX 1) 0	A	
52	52	42	6	28	K10	PA13 PINCM35 0x400cc088	PA13	1	IO	HSIO (高速)
							CAN0_RX	2	I	
							TIMG4_0_C1	3	IO	
							TIMA0_1_FAL1	4	I	
							I2S0_AD0	5	IO	
							QSPI_IO2	6	IO	
							UC13_0_SCK_SCL_RX	7	IOD	
							UC13_0_POCI_RT S	8	IO	
							UC12_TX	9	IO	
							A0_9	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP0_IN2-	(非 IOMUX 2) 0	A	
							VMON3	(非 IOMUX 3) 0	A	
53	53	43	7	29	K8	PA14 PINCM36 0x400cc08c	PA14	1	IO	HSIO (高速)
							CLK_OUT	2	O	
							TIMA0_1_C1N	3	O	
							TIMA0_0_C3	4	IO	
							I2S0_AD1	5	IO	
							QSPI_IO1	6	IO	
							UC1_0_CTS	7	IO	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	8	IOD	
							UC12_RX	9	IO	
							A0_12	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP0_IN2+	(非 IOMUX 2) 0	A	

**表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)**

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
54	54	44		30	K7	PA15 PINCM37 0x400cc090	PA15	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_IDX	2	I	
							TIMA0_0_C2	3	IO	
							UC1_1_SCL_RX	4	IOD	
							UC15_1_SCL	6	IOD	
							UC1_0_RTS	7	IO	
							I2S0_WCLK	8	IO	
							A1_0	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP0_IN3+	(非 IOMUX 2) 0	A	
							COMP1_IN3+	(非 IOMUX 3) 0	A	
55	55	45			H7	PA16 PINCM38 0x400cc094	PA16	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C2N	2	O	
							FCC_IN	3	I	
							UC1_1_SDA_TX	4	IOD	
							UC13_0_POCL_RT S	5	IO	
							UC15_1_SDA	6	IOD	
							QSPI_CS3	7	IO	
							A1_1	(非 IOMUX 1) 0	A	
69	69	54	10	32	K4	PA17 PINCM39 0x400cc098	WAKE	(非 IOMUX 0) 0	I	ウェーク付き SDIO (標準)
							PA17	1	IO	
							TIMG4_3_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C3	3	IO	
							UC1_1_SDA_TX	4	IOD	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	5	IOD	
							A1_2	(非 IOMUX 1) 0	A	
70	70	55	11	33	K3	PA18 PINCM40 0x400cc09c	COMP0_IN1-	(非 IOMUX 2) 0	A	ウェーク付き SDIO (標準)
							PA18	1	IO	
							TIMA0_0_C3N	2	O	
							I2S0_WCLK	3	IO	
							UC1_1_SCL_RX	4	IOD	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	5	IOD	
							UC13_1_CS0_CTS	6	IO	
							QSPI_CS1	7	IO	
							BSL_INVOKE	(非 IOMUX 1) 0	I	
							WAKE	(非 IOMUX 2) 0	I	
							A0_10	(非 IOMUX 3) 0	A	
							A1_3	(非 IOMUX 4) 0	A	
							COMP0_IN1+	(非 IOMUX 5) 0	A	
71	71	56	12	34	J4	PA19 PINCM41 0x400cc0a0	VMON0	(非 IOMUX 6) 0	A	SDIO (標準)
							PA19	1	IO	
							SWDIO	2	IO	
							UC15_0_SDA	3	IOD	
							UC12_TX	4	IO	
							A0_15	(非 IOMUX 1) 0	A	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタイ プ
72	72	57	13	35	J3	PA20 PINCM42 0x400cc0a4	PA20	1	IO	SDIO (標準)
							SWCLK	2	I	
							UC15_0_SCL	3	IOD	
							UC12_RX	4	IO	
							A0_16	(非 IOMUX 1) 0	A	
76	76	61	17	39	J2	PA21 PINCM46 0x400cc0b4	PA21	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C0	3	IO	
							I2S0_AD0	4	IO	
							UC1_1_CTS	5	IO	
							UC13_1_PICO_SD A_TX	6	IOD	
							UC13_2_CS0_CTS	7	IO	
							A1_7	(非 IOMUX 1) 0	A	
							VREF-	(非 IOMUX 2) 0	A	
92	92	72	24	43	E1	PA23 PINCM53 0x400cc0d0	PA23	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C3	2	IO	
							I2S0_WCLK	3	IO	
							UC13_1_PICO_SD A_TX	4	IOD	
							UC13_0_CS0_CTS	5	IO	
							UC2_CS3	6	IO	
							UC13_2_SCK_SCL _RX	7	IOD	
							TIMG4_0_C0	9	IO	
							COMP1_IN1-	(非 IOMUX 1) 0	A	
							VREF+	(非 IOMUX 2) 0	A	
93	93	73	25	44	E2	PA24 PINCM54 0x400cc0d4	PA24	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C3N	2	O	
							I2S0_AD1	3	IO	
							UC13_1_SCK_SCL _RX	4	IOD	
							UC13_0_POCI_RT S	5	IO	
							UC2_CS2	6	IO	
							UC13_2_PICO_SD A_TX	7	IOD	
							TIMG12_0_C1	8	IO	
							TIMG4_0_C1	9	IO	
							A0_3	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP0_DAC_OUT	(非 IOMUX 2) 0	A	



**表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)**

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
94	94	74	26	45	D1	PA25 PINCM55 0x400cc0d8	PA25	1	IO	HSIO (高速)
							TIMA0_0_C1N	2	O	
							I2S0_AD0	3	IO	
							UC13_0_SCK_SCL_RX	4	IOD	
							UC13_3_SCK_SCL_RX	5	IOD	
							UC13_1_POCI_RT S	6	IO	
							A0_2	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP1_DAC_OUT	(非 IOMUX 2) 0	A	
98	98	78	30	46	C2	PA26 PINCM59 0x400cc0e8	PA26	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_3_C0	2	IO	
							TIMA0_0_FAL0	3	I	
							CAN0_TX	4	O	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	5	IOD	
							UC13_0_CS0_CTS	6	IO	
							UC13_3_PICO_SD A_TX	7	IOD	
							BSL_CAN_TX	(非 IOMUX 1) 0	O	
							A0_1	(非 IOMUX 2) 0	A	
							COMP0_IN0+	(非 IOMUX 3) 0	A	
							VMON1	(非 IOMUX 4) 0	A	
99	99	79	31	47	B2	PA27 PINCM60 0x400cc0ec	PA27	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_3_C1	2	IO	
							RTC_OUT	3	O	
							CAN0_RX	4	I	
							TIMG4_1_C0	5	IO	
							TIMA0_0_FAL2	6	I	
							UC13_3_POCI_RT S	7	IO	
							UC2_CS1	8	IO	
							BSL_CAN_RX	(非 IOMUX 1) 0	I	
							A0_0	(非 IOMUX 2) 0	A	
							COMP0_IN0-	(非 IOMUX 3) 0	A	
							VMON2	(非 IOMUX 4) 0	A	
3	3	3	35	3	C3	PA28 PINCM3 0x400cc008	PA28	1	IO	ウェーク付き HDIO (高駆 動)
							TIMA0_0_FAL0	2	I	
							UC1_0_SDA_TX	3	IOD	
							UC13_3_CS0_CTS	4	IO	
							UC12_TX	5	IO	
							UC15_0_SDA	6	IOD	
							WAKE	(非 IOMUX 1) 0	I	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	パッファのタ イプ
4	4	4	36		B3	PA29 PINCM4 0x400cc00c	PA29	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							TIMA0_1_FAL1	3	I	
							UC13_3_POCL_RT S	4	IO	
							UC12_RTS	5	IO	
							UC1_1_SCL_RX	6	IOD	
							UC15_1_SCL	7	IOD	
5	5	5	37		D4	PA30 PINCM5 0x400cc010	PA30	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							TIMA0_0_FAL2	3	I	
							UC12_CTS	5	IO	
							UC1_1_SDA_TX	6	IOD	
							UC15_1_SDA	7	IOD	
20	20	15	47		C6	PB0 PINCM12 0x400cc02c	PB0	1	IO	SDIO (標準)
							UC1_0_SDA_TX	2	IOD	
							TIMG4_1_C0	3	IO	
							UC12_TX	4	IO	
							TIMA0_1_C2	5	IO	
21	21	16	48		C7	PB1 PINCM13 0x400cc030	PB1	1	IO	SDIO (標準)
							UC1_0_SCL_RX	2	IOD	
							TIMG4_1_C1	3	IO	
							UC12_RX	4	IO	
							TIMA0_1_C2N	5	O	
23	23	18	50	14	C8	PB2 PINCM15 0x400cc038	PB2	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C3	3	IO	
							UC13_1_CS0_CTS	4	IO	
							UC1_1_SCL_RX	5	IOD	
							UC15_1_SCL	6	IOD	
24	24	19	51	15	D8	PB3 PINCM16 0x400cc03c	PB3	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							TIMA0_0_C3N	3	O	
							UC13_1_POCL_RT S	4	IO	
							UC1_1_SDA_TX	5	IOD	
							UC15_1_SDA	6	IOD	
25	25	20	52		D9	PB4 PINCM17 0x400cc040	PB4	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C2	2	IO	
							UC1_1_SDA_TX	3	IOD	
							UC13_0_CS0_CTS	4	IO	
							UC13_1_PICO_SD A_TX	5	IOD	

**表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)**

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
26	26	21	53		B8	PB5 PINCM18 0x400cc044	PB5	1	IO	HSIO (高速)
							TIMA0_0_C2N	2	O	
							UC1_1_SCL_RX	3	IOD	
							UC13_0_POCI_RT S	4	IO	
							UC13_1_POCI_RT S	5	IO	
							UC2_POCI	6	IO	
40	40	30	58	20	E10	PB6 PINCM23 0x400cc058	PB6	1	IO	HSIO (高速)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							TIMA0_1_C0	3	IO	
							I2S1_AD0	4	IO	
							UC1_1_SDA_TX	5	IOD	
							UC12_CTS	6	IO	
							UC2_CS1	7	IO	
							CAN1_RX	9	I	
41	41	31	59	21	F8	PB7 PINCM24 0x400cc05c	PB7	1	IO	HSIO (高速)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							TIMG8_1_C0	3	IO	
							TIMA0_1_C0N	4	O	
							I2S1_AD1	5	IO	
							UC1_1_SCL_RX	6	IOD	
							UC12_RTS	7	IO	
							UC13_0_POCI_RT S	8	IO	
							CAN1_TX	9	O	
42	42	32	60	22	F9	PB8 PINCM25 0x400cc060	PB8	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_1_IDX	2	I	
							COMP1_OUT	3	O	
							TIMA0_1_FAL1	4	I	
							I2S1_WCLK	5	IO	
							UC1_1_CTS	6	IO	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	7	IOD	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	8	IOD	
43	43	33	61	23	G7	PB9 PINCM26 0x400cc064	PB9	1	IO	HSIO (高速)
							TIMG8_1_C1	2	IO	
							TIMA0_0_C0N	3	O	
							I2S1_BCLK	4	IO	
							UC1_1_RTS	5	IO	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	6	IOD	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	7	IOD	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
44	44	34	62		F10	PB10 PINCM27 0x400cc068	PB10	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							TIMG4_0_C0	3	IO	
							I2S1_MCLK	4	IO	
							UC13_2_PICO_SD A_TX	5	IOD	
							TIMA0_1_C1	6	IO	
							I2S0_WCLK	8	IO	
45	45	35	63		G9	PB11 PINCM28 0x400cc06c	PB11	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							CLK_OUT	3	O	
							TIMG4_0_C1	4	IO	
							UC13_2_SCK_SCL _RX	5	IOD	
							TIMA0_1_C1N	6	O	
							I2S0_BCLK	8	IO	
46	46	36	64		G10	PB12 PINCM29 0x400cc070	PB12	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_FAL1	2	I	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	3	IOD	
							UC13_2_CS0_CTS	4	IO	
							I2S0_AD0	8	IO	
47	47	37	1		H10	PB13 PINCM30 0x400cc074	PB13	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG12_0_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C1N	3	O	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	4	IOD	
							UC13_2_POCI_RT S	5	IO	
							QSPI_CS2	6	IO	
							I2S0_AD1	8	IO	
48	48	38	2	24	J9	PB14 PINCM31 0x400cc078	PB14	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_IDX	2	I	
							TIMG12_0_C1	3	IO	
							TIMA0_0_C0	4	IO	
							QSPI_CS0	6	IO	
							UC13_0_POCI_RT S	7	IO	
							I2S0_MCLK	8	IO	
49	49	39	3	25	G8	PB15 PINCM32 0x400cc07c	PB15	1	IO	HSIO (高速)
							TIMG4_3_C0	2	IO	
							TIMG8_0_C0	3	IO	
							TIMA0_1_C3	4	IO	
							I2S0_MCLK	5	IO	
							QSPI_IO3	6	IO	
							UC13_1_PICO_SD A_TX	7	IOD	
							UC12_TX	8	IO	

**表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)**

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
50	50	40	4	26	J8	PB16 PINCM33 0x400cc080	PB16	1	IO	HSIO (高速)
							TIMG4_3_C1	2	IO	
							TIMG8_0_C1	3	IO	
							TIMA0_1_C3N	4	O	
							I2S0_WCLK	5	IO	
							QSPI_CLK	6	IOD	
							UC13_1_SCK_SCL_RX	7	IOD	
73	73	58	14	36	K2	PB17 PINCM43 0x400cc0a8	UC12_RX	8	IO	SDIO (標準)
							PB17	1	IO	
							TIMA0_0_C2	2	IO	
							UC13_1_PICO_SD_A_TX	3	IOD	
							UC2_PICO	4	IO	
							A1_4	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP1_IN2-	(非 IOMUX 2) 0	A	
74	74	59	15	37	K1	PB18 PINCM44 0x400cc0ac	PB18	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C2N	2	O	
							UC13_1_SCK_SCL_RX	3	IOD	
							UC2_SCK	4	IOD	
							A1_5	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP1_IN2+	(非 IOMUX 2) 0	A	
75	75	60	16	38	J1	PB19 PINCM45 0x400cc0b0	PB19	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_3_C1	2	IO	
							TIMA0_1_C2	3	IO	
							UC2_POCI	4	IO	
							UC1_0_CTS	5	IO	
							A1_6	(非 IOMUX 1) 0	A	
82	82	67	19	41	F3	PB20 PINCM48 0x400cc0bc	PB20	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG12_0_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C1	3	IO	
							TIMA0_1_C2N	4	O	
							I2S1_AD0	5	IO	
							UC2_CS2	6	IO	
							A0_6	(非 IOMUX 1) 0	A	
83	83	68	20		G2	PB21 PINCM49 0x400cc0c0	PB21	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_C0	2	IO	
							CAN1_TX	3	O	
							TIMA0_1_C3	4	IO	
							I2S1_AD1	5	IO	
							UC14_SCL_RX	6	IOD	
							A1_8	(非 IOMUX 1) 0	A	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
84	84	69	21		H1	PB22 PINCM50 0x400cc0c4	PB22	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_C1	2	IO	
							CAN1_RX	3	I	
							TIMA0_1_C3N	4	O	
							I2S1_WCLK	5	IO	
							UC14_SDA_TX	6	IOD	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	7	IOD	
							A1_10	(非 IOMUX 1) 0	A	
85	85	70	22		G1	PB23 PINCM51 0x400cc0c8	PB23	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_1_C0	4	IO	
							I2S1_BCLK	5	IO	
							UC14_CTS	6	IO	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	7	IOD	
							A1_11	(非 IOMUX 1) 0	A	
86	86	71	23	42	F2	PB24 PINCM52 0x400cc0cc	PB24	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG12_0_C1	2	IO	
							TIMA0_1_FAL2	3	I	
							TIMG4_1_C1	4	IO	
							I2S1_MCLK	5	IO	
							UC14_RTS	6	IO	
							UC2_CS3	7	IO	
							A0_5	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP1_IN1+	(非 IOMUX 2) 0	A	
95	95	75	27		C1	PB25 PINCM56 0x400cc0dc	PB25	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_FAL2	2	I	
							I2S0_BCLK	3	IO	
							UC1_0_CTS	4	IO	
							A0_4	(非 IOMUX 1) 0	A	
96	96	76	28		B1	PB26 PINCM57 0x400cc0e0	PB26	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							I2S0_MCLK	3	IO	
							UC1_0_RTS	4	IO	
							A1_13	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP1_IN0+	(非 IOMUX 2) 0	A	
97	97	77	29		D2	PB27 PINCM58 0x400cc0e4	PB27	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							A1_14	(非 IOMUX 1) 0	A	
							COMP1_IN0-	(非 IOMUX 2) 0	A	
29	29	24			E8	PB28 PINCM65 0x400cc100	PB28	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C0	2	IO	
							UC13_3_SCK_SCL _RX	3	IOD	
							UC13_0_CS0_CTS	4	IO	

**表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)**

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
30	30	25			B9	PB29 PINCM66 0x400cc104	PB29	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C0N	2	O	
							TIMG8_1_C0	3	IO	
							UC13_3_PICO_SD A_TX	4	IOD	
							UC13_0_POCL_RT S	5	IO	
31	31	26			D7	PB30 PINCM67 0x400cc108	PB30	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C1	2	IO	
							TIMG8_1_C1	3	IO	
							UC13_3_CS0_CTS	4	IO	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	5	IOD	
32	32	27			A10	PB31 PINCM68 0x400cc10c	PB31	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_IDX	2	I	
							TIMA0_0_C1N	3	O	
							UC13_3_POCL_RT S	4	IO	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	5	IOD	
							TIMG8_1_IDX	6	I	
56	56	46			J7	PC0 PINCM74 0x400cc124	PC0	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C2	3	IO	
							QSPI_CS0	7	IO	
57	57	47			H8	PC1 PINCM75 0x400cc128	PC1	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_0_C1	2	IO	
							TIMA0_0_C2N	3	O	
65	65	50			H5	PC2 PINCM76 0x400cc12c	PC2	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C0	2	IO	
							TIMA0_1_FAL0	3	I	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	4	IOD	
							TIMG4_1_C1	5	IO	
							UC13_0_CS0_CTS	6	IO	
							UC13_3_CS0_CTS	7	IO	
							UC2_CS0	8	IO	
66	66	51			H4	PC3 PINCM77 0x400cc130	PC3	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_3_C1	2	IO	
							TIMA0_0_C0N	3	O	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	4	IOD	
							A0_21	(非 IOMUX 1) 0	A	
67	67	52			G6	PC4 PINCM78 0x400cc134	PC4	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C1	2	IO	
							A0_13	(非 IOMUX 1) 0	A	
68	68	53			G5	PC5 PINCM79 0x400cc138	PC5	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C1N	2	O	
							A0_14	(非 IOMUX 1) 0	A	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
78	78	63			H3	PC6 PINCM84 0x400cc14c	PC6	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C0	2	IO	
							TIMA0_0_C0	3	IO	
							UC13_0_PICO_SD A_TX	4	IOD	
							UC2_CS1	5	IO	
							A0_17	(非 IOMUX 1) 0	A	
79	79	64			G3	PC7 PINCM85 0x400cc150	PC7	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							TIMA0_0_CON	3	O	
							UC13_0_SCK_SCL _RX	4	IOD	
							UC2_CS0	5	IO	
							A0_18	(非 IOMUX 1) 0	A	
80	80	65			G4	PC8 PINCM86 0x400cc154	PC8	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C1	2	IO	
							UC13_0_CS0_CTS	3	IO	
							A0_19	(非 IOMUX 1) 0	A	
81	81	66			F4	PC9 PINCM87 0x400cc158	PC9	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_0_C1N	2	O	
							UC13_0_POCL_RT S	3	IO	
							A0_20	(非 IOMUX 1) 0	A	
87	87				F5	PC10 PINCM88 0x400cc15c	PC10	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_1_C0	2	IO	
							UC14_SCL_RX	3	IOD	
							A1_12	(非 IOMUX 1) 0	A	
88	88				E5	PC11 PINCM89 0x400cc160	PC11	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG8_1_C1	2	IO	
							UC14_SDA_TX	3	IOD	
10	10				C5	PC12 PINCM61 0x400cc0f0	PC12	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_1_C0	2	IO	
12	12				D5	PC13 PINCM62 0x400cc0f4	PC13	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_1_C0	2	IO	
							UC13_1_PICO_SD A_TX	3	IOD	
							UC12_RTS	4	IO	
13	13				B6	PC14 PINCM63 0x400cc0f8	PC14	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_1_C1	2	IO	
							UC13_1_SCK_SCL _RX	3	IOD	
							UC12_CTS	4	IO	
11	11				B5	PC15 PINCM64 0x400cc0fc	PC15	1	IO	SDIO (標準)
							TIMA0_1_CON	2	O	
35	35				E6	PC16 PINCM69 0x400cc110	PC16	1	IO	SDIO (標準)



**表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)**

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
36	36				B10	PC17	PC17	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM70 0x400cc114	TIMA0_1_C1	2	IO	
38	38				C10	PC18	PC18	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM71 0x400cc118	TIMA0_1_C3	2	IO	
39	39				F7	PC19	PC19	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM72 0x400cc11c	TIMA0_1_C3N	2	O	
58	58				H9	PC20	PC20	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM73 0x400cc120	TIMA0_1_FAL2	2	I	
59	59				H6	PC21	PC21	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM80 0x400cc13c	CAN1_TX	2	O	
60	60				K5	PC22	PC22	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM81 0x400cc140	CAN1_RX	2	I	
61	61				J6	PC23	PC23	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM82 0x400cc144	TIMA0_1_C2	2	IO	
62	62				J5	PC24	PC24	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM83 0x400cc148	TIMA0_1_C2N	2	O	
89	89				E4	PC25	PC25	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM90 0x400cc164	TIMG8_1_IDX	2	I	
							UC14_CTS	3	IO	
90	90				F1	PC26	PC26	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM91 0x400cc168	CAN1_TX	2	O	
							UC14_RTS	3	IO	
91	91				E3	PC27	PC27	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM92 0x400cc16c	CAN1_RX	2	I	
14	14			7	D6	PC28	PC28	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM93 0x400cc170	UC13_3_SCK_SCL_RX	2	IOD	
							UC12_TX	4	IO	
37	37				F6	PC29	PC29	1	IO	SDIO (標準)
						PINCM94 0x400cc174	TIMA0_1_C1N	2	O	
							UC13_3_PICO_SD_A_TX	3	IOD	

表 6-2. ピン属性 (PFA、PZ、PN、PM、RGZ、ZAW パッケージ) (続き)

PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン	ピン名 /IOMUX REG/ OMUX ADDR	信号 名	IOMUX 名	信号 のタイプ	バッファのタ イプ
77	77	62	18	40	H2	TDI PINCM47 0x400cc0b8	PA22	1	IO	SDIO (標準)
							TIMG4_2_C1	2	IO	
							TIMA0_0_CON	3	O	
							I2S0_BCLK	4	IO	
							CLK_OUT	5	O	
							UC13_1_SCK_SCL_RX	6	IOD	
							UC13_2_POCI_RT S	7	IO	
							UC1_1_RTS	8	IO	
							TDI	9	I	
							A0_7	(非 IOMUX 1) 0	A	
							A1_9	(非 IOMUX 2) 0	A	
28	28	23	55	17	C9	TDO PINCM20 0x400cc04c	PA9	1	IO	HSIO (高速)
							TIMA0_0_CON	2	O	
							RTC_OUT	3	O	
							UC1_0_CTS	4	IO	
							UC1_1_SCL_RX	5	IOD	
							UC2_PICO	6	IO	
							UC12_CTS	7	IO	
							CLK_OUT	8	O	
							I2S0_MCLK	9	IO	
							TDO	10	IO	
7	7	7	39	5	A3	VBAT	VBAT	(非 IOMUX 1) 0	PWR	PWR
100	100	80	32	48	A1	VCORE	VCORE	(非 IOMUX 1) 0	PWR	PWR
64、8	64、8	49、8	40、9	31、6	A4、K6	VDD	VDD	(非 IOMUX 1) 0	PWR	PWR
63、9	63、9	48、9	41、8	MP	A2、K9	VSS	VSS	(非 IOMUX 1) 0	PWR	PWR

### 6.3 信号の説明

多くの MSPM33 信号は、複数のデバイスピンで利用可能になります。次に列ヘッダーについて説明します。

1. **信号名**: 指定されたピンのいずれかに接続できる信号の名前。
2. **ピンの種類**: 信号の方向と信号のタイプ:
  - I = 入力
  - O = 出力
  - IO = 入力、出力、または同時に入力と出力
  - ID = 入力、オープンドレイン動作付き
  - OD = 出力、オープンドレイン動作付き
  - IOD = 入力、出力、または同時に入力と出力、オープンドレイン動作付き
  - A = アナログ
  - PWR = 電源機能
3. **説明**: 信号の説明。
4. **ピン**: 関連するピン番号。

**注**

IOMUX は、IOMUX による 1 つのデジタル機能をピンに同時に接続することのみをサポートしています。ただし、IOMUX 非管理信号 (アナログ入力、WAKE 入力など) は、このピンにおいて IOMUX 管理デジタル機能が有効化されると同時に、このピンで有効化できます。この場合、各ピンでイネーブルされる機能間に競合がないことを設計者が確認する必要があります。

**注**

MP ピンは、パッケージの中央にある熱放散パッドを基準としています。

**表 6-3. A/D コンバータ (ADC) 信号の説明**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
A0_0	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 0	99	99	79	31	47	B2
A0_1	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 1	98	98	78	30	46	C2
A0_2	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 2	94	94	74	26	45	D1
A0_3	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 3	93	93	73	25	44	E2
A0_4	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 4	95	95	75	27		C1
A0_5	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 5	86	86	71	23	42	F2
A0_6	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 6	82	82	67	19	41	F3
A0_7	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 7	77	77	62	18	40	H2
A0_8	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 8	51	51	41	5	27	J10
A0_9	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 9	52	52	42	6	28	K10
A0_10	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 10	70	70	55	11	33	K3
A0_12	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 12	53	53	43	7	29	K8
A0_13	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 13	67	67	52			G6
A0_14	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 14	68	68	53			G5
A0_15	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 15	71	71	56	12	34	J4
A0_16	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 16	72	72	57	13	35	J3
A0_17	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 17	78	78	63			H3
A0_18	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 18	79	79	64			G3
A0_19	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 19	80	80	65			G4

表 6-3. A/D コンバータ (ADC) 信号の説明 (続き)

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
A0_20	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 20	81	81	66			F4
A0_21	A	ADC0 アナログ入力チャンネル 21	66	66	51			H4
A1_0	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 0	54	54	44		30	K7
A1_1	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 1	55	55	45			H7
A1_2	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 2	69	69	54	10	32	K4
A1_3	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 3	70	70	55	11	33	K3
A1_4	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 4	73	73	58	14	36	K2
A1_5	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 5	74	74	59	15	37	K1
A1_6	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 6	75	75	60	16	38	J1
A1_7	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 7	76	76	61	17	39	J2
A1_8	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 8	83	83	68	20		G2
A1_9	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 9	77	77	62	18	40	H2
A1_10	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 10	84	84	69	21		H1
A1_11	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 11	85	85	70	22		G1
A1_12	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 12	87	87				F5
A1_13	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 13	96	96	76	28		B1
A1_14	A	ADC1 アナログ入力チャンネル 14	97	97	77	29		D2

表 6-4. クロック モジュール (CKM) 信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
CLK_OUT	O	PMCU の CLK_OUT デジタルクロック出力	22、28、 45、53、77	22、28、 45、53、77	17、23、 35、43、62	18、49、 55、63、7	13、17、 29、40	B7、C9、 G9、H2、 K8
FCC_IN	I	周波数クロック カウンタ (FCC) 入力信号	51、55	51、55	41、45	5	27	H7、J10
HFCLKIN	I	高周波数デジタル クロック入力信号	19	19	14	46	12	A9
HFXIN	A	高周波数水晶発振器 (HFXT) 信号	18	18	13	45	11	A8
HFXOUT	A	高周波数水晶発振器 (HFXT) 信号	19	19	14	46	12	A9

**表 6-4. クロック モジュール (CKM) 信号の説明 (続き)**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
LFCLKIN	I	低周波数デジタル クロック入力信号	17	17	12	44	10	A7
LFXIN	A	低周波数水晶発振器 (LFXT) 信号	16	16	11	43	9	A6
LFXOUT	A	低周波数水晶発振器 (LFXT) 信号	17	17	12	44	10	A7

**表 6-5. ブートストラップ ロード (BSL) 信号の説明**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
BSL_CAN_RX	I	BSL CAN の受信信号 (RX)	99	99	79	31	47	B2
BSL_CAN_TX	O	BSL CAN の送信信号 (TX)	98	98	78	30	46	C2
BSL_I2C_SCL	IOD	BSL I2C クロック信号 (SCL)	2	2	2	34	2	C4
BSL_I2C_SDA	IOD	BSL I2C データ信号 (SDA)	1	1	1	33	1	D3
BSL_INVOKE	I	BSL 起動信号 (BSL がイネーブルの場合、BSL エントリの間は BOOTRST 中は High、BSL エントリを防止するために BOOTRST 中は Low になっている必要があります)	70	70	55	11	33	K3
BSL_UART_RX	I	BSL UART 受信信号 (RXD)	34	34	29	57	19	E9
BSL_UART_TX	O	BSL UART の送信信号 (TXD)	33	33	28	56	18	E7

**表 6-6. コンパレータ (COMP) 信号の説明**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
COMP0_DAC_OUT	A	COMP0 DAC 出力	93	93	73	25	44	E2
COMP0_OUT	O	COMP0 出力	22、34	22、34	17、29	49、57	13、19	B7、E9
COMP1_DAC_OUT	A	COMP1 DAC 出力	94	94	74	26	45	D1
COMP1_OUT	O	COMP1 出力	16、42	16、42	11、32	43、60	22、9	A6、F9
COMP0_IN0+	A	COMP0 非反転入力 0	98	98	78	30	46	C2
COMP0_IN0-	A	COMP0 反転入力 0	99	99	79	31	47	B2
COMP0_IN1+	A	COMP0 非反転入力 1	70	70	55	11	33	K3
COMP0_IN1-	A	COMP0 反転入力 1	69	69	54	10	32	K4
COMP0_IN2+	A	COMP0 非反転入力 2	53	53	43	7	29	K8
COMP0_IN2-	A	COMP0 反転入力 2	52	52	42	6	28	K10
COMP0_IN3+	A	COMP0 非反転入力 3	54	54	44		30	K7
COMP1_IN0+	A	COMP1 非反転入力 0	96	96	76	28		B1
COMP1_IN0-	A	COMP1 反転入力 0	97	97	77	29		D2
COMP1_IN1+	A	COMP1 非反転入力 1	86	86	71	23	42	F2
COMP1_IN1-	A	COMP1 反転入力 1	92	92	72	24	43	E1
COMP1_IN2+	A	COMP1 非反転入力 2	74	74	59	15	37	K1
COMP1_IN2-	A	COMP1 反転入力 2	73	73	58	14	36	K2

表 6-6. コンパレータ (COMP) 信号の説明 (続き)

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
COMP1_IN3+	A	COMP1 非反転入力 3	54	54	44		30	K7
VMON0	A	低消費電力電圧モニタ入力 0 信号	70	70	55	11	33	K3
VMON1	A	低消費電力電圧モニタ入力 1 信号	98	98	78	30	46	C2
VMON2	A	低消費電力電圧モニタ入力 2 信号	99	99	79	31	47	B2
VMON3	A	低消費電力電圧モニタ入力 3 信号	52	52	42	6	28	K10

表 6-7. コントローラ エリア ネットワーク (CAN-FD) 信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
CAN0_RX	I	CANFD0 受信信号	52、99	52、99	42、79	31、6	28、47	B2、K10
CAN0_TX	O	CANFD0 送信信号	51、98	51、98	41、78	30、5	27、46	C2、J10
CAN1_RX	I	CANFD1 受信信号	40、60、84、91	40、60、84、91	30、69	21、58	20	E10、E3、H1、K5
CAN1_TX	O	CANFD1 送信信号	41、59、83、90	41、59、83、90	31、68	20、59	21	F1、F8、G2、H6

表 6-8. デジタル オーディオ インターフェイス (I2S) 信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
I2S0_BCLK	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S0) ビット クロック信号	45、51、77、95	45、51、77、95	35、41、62、75	18、27、5、63	27、40	C1、G9、H2、J10
I2S0_MCLK	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S0) 補助出力信号	28、48、49、96	28、48、49、96	23、38、39、76	2、28、3、55	17、24、25	B1、C9、G8、J9
I2S0_WCLK	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S0) ワード クロック信号	22、27、44、50、54、70、92	22、27、44、50、54、70、92	17、22、34、40、44、55、72	11、24、4、49、54、62	13、16、26、30、33、43	B7、D10、E1、F10、J8、K3、K7
I2S1_BCLK	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S1) ビット クロック信号	43、85	43、85	33、70	22、61	23	G1、G7
I2S1_MCLK	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S1) 補助出力信号	44、86	44、86	34、71	23、62	42	F10、F2
I2S1_WCLK	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S1) ワード クロック信号	42、84	42、84	32、69	21、60	22	F9、H1
I2S0_AD0	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S0) オーディオ データ 0 信号	46、52、76、94	46、52、76、94	36、42、61、74	17、26、6、64	28、39、45	D1、G10、J2、K10
I2S0_AD1	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S0) オーディオ データ 0 信号	47、53、93	47、53、93	37、43、73	1、25、7	29、44	E2、H10、K8
I2S1_AD0	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S1) オーディオ データ 0 信号	40、82	40、82	30、67	19、58	20、41	E10、F3

**表 6-8. デジタル オーディオ インターフェイス (I2S) 信号の説明 (続き)**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
I2S1_AD1	IO	デジタル オーディオ インターフェイス (I2S1) オーディオ データ 0 信号	41、83	41、83	31、68	20、59	21	F8、G2

**表 6-9. 汎用入出力モジュール信号の説明**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
PA0	IO	GPIO ポート A 入出力 0	1	1	1	33	1	D3
PA1	IO	GPIO ポート A 入出力 1	2	2	2	34	2	C4
PA2	IO	GPIO ポート A 入出力 2	15	15	10	42	8	A5
PA3	IO	GPIO ポート A 入出力 3	16	16	11	43	9	A6
PA4	IO	GPIO ポート A 入出力 4	17	17	12	44	10	A7
PA5	IO	GPIO ポート A 入出力 5	18	18	13	45	11	A8
PA6	IO	GPIO ポート A 入出力 6	19	19	14	46	12	A9
PA7	IO	GPIO ポート A 入出力 7	22	22	17	49	13	B7
PA8	IO	GPIO ポート A 入出力 8	27	27	22	54	16	D10
PA9	IO	GPIO ポート A 入出力 9	28	28	23	55	17	C9
PA10	IO	GPIO ポート A 入出力 10	33	33	28	56	18	E7
PA11	IO	GPIO ポート A 入出力 11	34	34	29	57	19	E9
PA12	IO	GPIO ポート A 入出力 12	51	51	41	5	27	J10
PA13	IO	GPIO ポート A 入出力 13	52	52	42	6	28	K10
PA14	IO	GPIO ポート A 入出力 14	53	53	43	7	29	K8
PA15	IO	GPIO ポート A 入出力 15	54	54	44		30	K7
PA16	IO	GPIO ポート A 入出力 16	55	55	45			H7
PA17	IO	GPIO ポート A 入出力 17	69	69	54	10	32	K4
PA18	IO	GPIO ポート A 入出力 18	70	70	55	11	33	K3
PA19	IO	GPIO ポート A 入出力 19	71	71	56	12	34	J4
PA20	IO	GPIO ポート A 入出力 20	72	72	57	13	35	J3
PA21	IO	GPIO ポート A 入出力 21	76	76	61	17	39	J2
PA22	IO	GPIO ポート A 入出力 22	77	77	62	18	40	H2
PA23	IO	GPIO ポート A 入出力 23	92	92	72	24	43	E1
PA24	IO	GPIO ポート A 入出力 24	93	93	73	25	44	E2
PA25	IO	GPIO ポート A 入出力 25	94	94	74	26	45	D1
PA26	IO	GPIO ポート A 入出力 26	98	98	78	30	46	C2
PA27	IO	GPIO ポート A 入出力 27	99	99	79	31	47	B2
PA28	IO	GPIO ポート A 入出力 28	3	3	3	35	3	C3
PA29	IO	GPIO ポート A 入出力 29	4	4	4	36		B3
PA30	IO	GPIO ポート A 入出力 30	5	5	5	37		D4
PB0	IO	GPIO ポート B 入出力 0	20	20	15	47		C6
PB1	IO	GPIO ポート B 入出力 1	21	21	16	48		C7
PB2	IO	GPIO ポート B 入出力 2	23	23	18	50	14	C8

表 6-9. 汎用入出力モジュール信号の説明 (続き)

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
PB3	IO	GPIO ポート B 入出力 3	24	24	19	51	15	D8
PB4	IO	GPIO ポート B 入出力 4	25	25	20	52		D9
PB5	IO	GPIO ポート B 入出力 5	26	26	21	53		B8
PB6	IO	GPIO ポート B 入出力 6	40	40	30	58	20	E10
PB7	IO	GPIO ポート B 入出力 7	41	41	31	59	21	F8
PB8	IO	GPIO ポート B 入出力 8	42	42	32	60	22	F9
PB9	IO	GPIO ポート B 入出力 9	43	43	33	61	23	G7
PB10	IO	GPIO ポート B 入出力 10	44	44	34	62		F10
PB11	IO	GPIO ポート B 入出力 11	45	45	35	63		G9
PB12	IO	GPIO ポート B 入出力 12	46	46	36	64		G10
PB13	IO	GPIO ポート B 入出力 13	47	47	37	1		H10
PB14	IO	GPIO ポート B 入出力 14	48	48	38	2	24	J9
PB15	IO	GPIO ポート B 入出力 15	49	49	39	3	25	G8
PB16	IO	GPIO ポート B 入出力 16	50	50	40	4	26	J8
PB17	IO	GPIO ポート B 入出力 17	73	73	58	14	36	K2
PB18	IO	GPIO ポート B 入出力 18	74	74	59	15	37	K1
PB19	IO	GPIO ポート B 入出力 19	75	75	60	16	38	J1
PB20	IO	GPIO ポート B 入出力 20	82	82	67	19	41	F3
PB21	IO	GPIO ポート B 入出力 21	83	83	68	20		G2
PB22	IO	GPIO ポート B 入出力 22	84	84	69	21		H1
PB23	IO	GPIO ポート B 入出力 23	85	85	70	22		G1
PB24	IO	GPIO ポート B 入出力 24	86	86	71	23	42	F2
PB25	IO	GPIO ポート B 入出力 25	95	95	75	27		C1
PB26	IO	GPIO ポート B 入出力 26	96	96	76	28		B1
PB27	IO	GPIO ポート B 入出力 27	97	97	77	29		D2
PB28	IO	GPIO ポート B 入出力 28	29	29	24			E8
PB29	IO	GPIO ポート B 入出力 29	30	30	25			B9
PB30	IO	GPIO ポート B 入出力 30	31	31	26			D7
PB31	IO	GPIO ポート B 入出力 31	32	32	27			A10
PC0	IO	GPIO ポート C 入出力 0	56	56	46			J7
PC1	IO	GPIO ポート C 入出力 1	57	57	47			H8
PC2	IO	GPIO ポート C 入出力 2	65	65	50			H5
PC3	IO	GPIO ポート C 入出力 3	66	66	51			H4
PC4	IO	GPIO ポート C 入出力 4	67	67	52			G6
PC5	IO	GPIO ポート C 入出力 5	68	68	53			G5
PC6	IO	GPIO ポート C 入出力 6	78	78	63			H3
PC7	IO	GPIO ポート C 入出力 7	79	79	64			G3
PC8	IO	GPIO ポート C 入出力 8	80	80	65			G4
PC9	IO	GPIO ポート C 入出力 9	81	81	66			F4
PC10	IO	GPIO ポート C 入出力 10	87	87				F5
PC11	IO	GPIO ポート C 入出力 11	88	88				E5



**表 6-9. 汎用入出力モジュール信号の説明 (続き)**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
PC12	IO	GPIO ポート C 入出力 12	10	10				C5
PC13	IO	GPIO ポート C 入出力 13	12	12				D5
PC14	IO	GPIO ポート C 入出力 14	13	13				B6
PC15	IO	GPIO ポート C 入出力 15	11	11				B5
PC16	IO	GPIO ポート C 入出力 16	35	35				E6
PC17	IO	GPIO ポート C 入出力 17	36	36				B10
PC18	IO	GPIO ポート C 入出力 18	38	38				C10
PC19	IO	GPIO ポート C 入出力 19	39	39				F7
PC20	IO	GPIO ポート C 入出力 20	58	58				H9
PC21	IO	GPIO ポート C 入出力 21	59	59				H6
PC22	IO	GPIO ポート C 入出力 22	60	60				K5
PC23	IO	GPIO ポート C 入出力 23	61	61				J6
PC24	IO	GPIO ポート C 入出力 24	62	62				J5
PC25	IO	GPIO ポート C 入出力 25	89	89				E4
PC26	IO	GPIO ポート C 入出力 26	90	90				F1
PC27	IO	GPIO ポート C 入出力 27	91	91				E3
PC28	IO	GPIO ポート C 入出力 28	14	14			7	D6
PC29	IO	GPIO ポート C 入出力 29	37	37				F6

**表 6-10. IOMUX 信号の説明**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
WAKE	I	本デバイスをシャットダウン モードからウェークアップする入力信号	1、2、3、 33、34、6、 69、70	1、2、3、 33、34、6、 69、70	1、2、28、 29、3、54、 55、6	10、11、 33、34、 35、38、 56、57	1、18、19、 2、3、32、 33、4	B4、C3、 C4、D3、 E7、E9、 K3、K4

**表 6-11. パワー マネージメント ユニット (PMU) 信号の説明**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
VBAT	PW R	VBAT (バックアップ アイランド) 電源	7	7	7	39	5	A3
VCORE	PW R	VCORE コンデンサの接続	100	100	80	32	48	A1
VDD	PW R	VDD 電源	64、8	64、8	49、8	40、9	31、6	A4、K6
VSS	PW R	VSS (グラウンド)	63、9	63、9	48、9	41、8	MP	A2、K9

表 6-12. プログラミングおよびデバッグ信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
SWCLK	I	シリアルワイヤ デバッグ インターフェイス クロック入力信号	72	72	57	13	35	J3
SWDIO	IO	シリアルワイヤ デバッグ インターフェイス データ入力 / 出力信号	71	71	56	12	34	J4
TDI	I	バウンダリ スキャン専用 TDI	77	77	62	18	40	H2
TDO	IO	バウンダリ スキャン専用 TDO	28	28	23	55	17	C9

表 6-13. クワッド シリアル ペリフェラル インターフェイス (QSPI)

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
QSPI_CLK	IOD	クワッド SPI CLK 信号	50	50	40	4	26	J8
QSPI_CS0	IO	クワッド SPI チップ セレクト 0	48、56	48、56	38、46	2	24	J7、J9
QSPI_CS1	IO	クワッド SPI チップ セレクト 1	70	70	55	11	33	K3
QSPI_CS2	IO	クワッド SPI チップ セレクト 2	47	47	37	1		H10
QSPI_CS3	IO	クワッド SPI チップ セレクト 3	55	55	45			H7
QSPI_IO0	IO	クワッド SPI IO0	51	51	41	5	27	J10
QSPI_IO1	IO	クワッド SPI IO1	53	53	43	7	29	K8
QSPI_IO2	IO	クワッド SPI IO2	52	52	42	6	28	K10
QSPI_IO3	IO	クワッド SPI IO3	49	49	39	3	25	G8

表 6-14. リアルタイム クロック (RTC) 信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
RTC_OUT	O	リアルタイム クロックの出力信号	28、99	28、99	23、79	31、55	17、47	B2、C9

表 6-15. システム コントローラ (SYSCTL) 信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
NRST	リセット	アクティブ LOW のリセット信号 (ロジックを high にする必要があります。そうしないと、デバイスを起動できません)	6	6	6	38	4	B4

表 6-16. タイマ (TIMx) 信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
TIMA0_0_C0	IO	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 0 信号	27、29、48、65、76、78	27、29、48、65、76、78	22、24、38、50、61、63	17、2、54	16、24、39	D10、E8、H3、H5、J2、J9
TIMA0_0_C1	IO	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 1 信号	15、16、2、31、67、80、82	15、16、2、31、67、80、82	10、11、2、26、52、65、67	19、34、42、43	2、41、8、9	A5、A6、C4、D7、F3、G4、G6

**表 6-16. タイマ (TIMx) 信号の説明 (続き)**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
TIMA0_0_C2	IO	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 2 信号	22、25、33、54、56、73	22、25、33、54、56、73	17、20、28、44、46、58	14、49、52、56	13、18、30、36	B7、D9、E7、J7、K2、K7
TIMA0_0_C3	IO	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 3 信号	23、53、69、92	23、53、69、92	18、43、54、72	10、24、50、7	14、29、32、43	C8、E1、K4、K8
TIMA0_0_C0N	O	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 0 相補出力	28、30、43、66、77、79	28、30、43、66、77、79	23、25、33、51、62、64	18、55、61	17、23、40	B9、C9、G3、G7、H2、H4
TIMA0_0_C1N	O	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 1 相補出力	17、32、47、68、81、94	17、32、47、68、81、94	12、27、37、53、66、74	1、26、44	10、45	A10、A7、D1、F4、G5、H10
TIMA0_0_C2N	O	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 2 相補出力	19、26、34、55、57、74	19、26、34、55、57、74	14、21、29、45、47、59	15、46、53、57	12、19、37	A9、B8、E9、H7、H8、K1
TIMA0_0_C3N	O	TIMA0_0 キャプチャ / 比較 3 相補出力	24、70、93	24、70、93	19、55、73	11、25、51	15、33、44	D8、E2、K3
TIMA0_0_FAL0	I	TIMA フォルト入力 0	3、98	3、98	3、78	30、35	3、46	C2、C3
TIMA0_0_FAL1	I	TIMA フォルト入力 1	1、46	1、46	1、36	33、64	1	D3、G10
TIMA0_0_FAL2	I	TIMA フォルト入力 2	5、95、99	5、95、99	5、75、79	27、31、37	47	B2、C1、D4
TIMA0_1_C0	IO	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 0 信号	10、27、40	10、27、40	22、30	54、58	16、20	C5、D10、E10
TIMA0_1_C1	IO	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 1 信号	36、44、51	36、44、51	34、41	5、62	27	B10、F10、J10
TIMA0_1_C2	IO	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 2 信号	20、61、75	20、61、75	15、60	16、47	38	C6、J1、J6
TIMA0_1_C3	IO	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 3 信号	38、49、83	38、49、83	39、68	20、3	25	C10、G2、G8
TIMA0_1_C0N	O	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 0 相補出力	11、34、41	11、34、41	29、31	57、59	19、21	B5、E9、F8
TIMA0_1_C1N	O	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 1 相補出力	37、45、53	37、45、53	35、43	63、7	29	F6、G9、K8
TIMA0_1_C2N	O	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 2 相補出力	21、62、82	21、62、82	16、67	19、48	41	C7、F3、J5
TIMA0_1_C3N	O	TIMA0_1 キャプチャ / 比較 3 相補出力	39、50、84	39、50、84	40、69	21、4	26	F7、H1、J8
TIMA0_1_FAL0	I	TIMA フォルト入力 0	2、65	2、65	2、50	34	2	C4、H5
TIMA0_1_FAL1	I	TIMA フォルト入力 1	4、42、52	4、42、52	32、4、42	36、6、60	22、28	B3、F9、K10
TIMA0_1_FAL2	I	TIMA フォルト入力 2	58、86	58、86	71	23	42	F2、H9
TIMG12_0_C0	IO	TIMG12_0 キャプチャ / 比較 0 信号	33、47、82	33、47、82	28、37、67	1、19、56	18、41	E7、F3、H10
TIMG12_0_C1	IO	TIMG12_0 キャプチャ / 比較 1 信号	48、86、93	48、86、93	38、71、73	2、23、25	24、42、44	E2、F2、J9
TIMG4_0_C0	IO	TIMG4_0 キャプチャ / 比較 0 信号	18、44、51、92	18、44、51、92	13、34、41、72	24、45、5、62	11、27、43	A8、E1、F10、J10
TIMG4_0_C1	IO	TIMG4_0 キャプチャ / 比較 1 信号	19、45、52、93	19、45、52、93	14、35、42、73	25、46、6、63	12、28、44	A9、E2、G9、K10
TIMG4_1_C0	IO	TIMG4_1 キャプチャ / 比較 0 信号	12、20、85、99	12、20、85、99	15、70、79	22、31、47	47	B2、C6、D5、G1

表 6-16. タイマ (TIMx) 信号の説明 (続き)

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
TIMG4_1_C1	IO	TIMG4_1 キャプチャ / 比較 1 信号	13、21、 65、86	13、21、 65、86	16、50、71	23、48	42	B6、C7、 F2、H5
TIMG4_2_C0	IO	TIMG4_2 キャプチャ / 比較 0 信号	18、23、4、 40、44、 76、78、96	18、23、4、 40、44、 76、78、96	13、18、 30、34、4、 61、63、76	17、28、 36、45、 50、58、62	11、14、 20、39	A8、B1、 B3、C8、 E10、F10、 H3、J2
TIMG4_2_C1	IO	TIMG4_2 キャプチャ / 比較 1 信号	19、24、 41、45、5、 77、79、97	19、24、 41、45、5、 77、79、97	14、19、 31、35、5、 62、64、77	18、29、 37、46、 51、59、63	12、15、 21、40	A9、D2、 D4、D8、 F8、G3、 G9、H2
TIMG4_3_C0	IO	TIMG4_3 キャプチャ / 比較 0 信号	49、69、98	49、69、98	39、54、78	10、3、30	25、32、46	C2、G8、 K4
TIMG4_3_C1	IO	TIMG4_3 キャプチャ / 比較 1 信号	22、50、 66、75、99	22、50、 66、75、99	17、40、 51、60、79	16、31、4、 49	13、26、 38、47	B2、B7、 H4、J1、J8
TIMG8_0_IDX	I	TIMG8_0 直交エンコーダ インデックスパルス信号	2、32、48、 54	2、32、48、 54	2、27、38、 44	2、34	2、24、30	A10、C4、 J9、K7
TIMG8_1_IDX	I	TIMG8_1 直交エンコーダ インデックスパルス信号	32、42、89	32、42、89	27、32	60	22	A10、E4、 F9
TIMG8_0_C0	IO	TIMG8_0 キャプチャ / 比較 0 信号	16、49、 56、83	16、49、 56、83	11、39、 46、68	20、3、43	25、9	A6、G2、 G8、J7
TIMG8_0_C1	IO	TIMG8_0 キャプチャ / 比較 1 信号	15、50、 57、84	15、50、 57、84	10、40、 47、69	21、4、42	26、8	A5、H1、 H8、J8
TIMG8_1_C0	IO	TIMG8_1 キャプチャ / 比較 0 信号	30、41、87	30、41、87	25、31	59	21	B9、F5、F8
TIMG8_1_C1	IO	TIMG8_1 キャプチャ / 比較 1 信号	31、43、88	31、43、88	26、33	61	23	D7、E5、 G7

表 6-17. Unified Communication Module (UniComm) 信号の説明

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
UC2_PICO	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC2:SPI PICO 信号	18、28、73	18、28、73	13、23、58	14、45、55	11、17、36	A8、C9、K2
UC2_POCI	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC2:SPI POCI 信号	17、26、 33、75	17、26、 33、75	12、21、 28、60	16、44、 53、56	10、18、38	A7、B8、 E7、J1
UC2_SCK	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC2:SPI SCLK 信号	19、27、 34、74	19、27、 34、74	14、22、 29、59	15、46、 54、57	12、16、 19、37	A9、D10、 E9、K1
UC12_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC12:UART CTS 信号	13、28、 40、5	13、28、 40、5	23、30、5	37、55、58	17、20	B6、C9、 D4、E10
UC12_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC12:UART RTS 信号	12、27、4、 41	12、27、4、 41	22、31、4	36、54、59	16、21	B3、D10、 D5、F8
UC12_RX	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC12:UART RX 信号	15、2、21、 34、50、 53、72	15、2、21、 34、50、 53、72	10、16、2、 29、40、 43、57	13、34、4、 42、48、 57、7	19、2、26、 29、35、8	A5、C4、 C7、E9、 J3、J8、K8

表 6-17. Unified Communication Module (UniComm) 信号の説明 (続き)

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
UC12_TX	IO	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC12:UART TX 信号	1、14、20、 3、33、49、 52、71	1、14、20、 3、33、49、 52、71	1、15、28、 3、39、42、 56	12、3、33、 35、47、 56、6	1、18、25、 28、3、34、 7	C3、C6、 D3、D6、 E7、G8、 J4、K10
UC14_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC14:UART CTS 信号	85、89	85、89	70	22		E4、G1
UC14_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC14:UART RTS 信号	86、90	86、90	71	23	42	F1、F2
UC14_SCL_RX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC14:I2C SCL または UART RX 信号	83、87	83、87	68	20		F5、G2
UC14_SDA_TX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC14:I2C SDA または UART TX 信号	84、88	84、88	69	21		E5、H1
UC13_0_PICO_SDA_TX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:0 または SPI PICO または I2C SDA または UART TX 信号	31、42、 43、46、 53、66、 70、78、 84、98	31、42、 43、46、 53、66、 70、78、 84、98	26、32、 33、36、 43、51、 55、63、 69、78	11、21、 30、60、 61、64、7	22、23、 29、33、46	C2、D7、 F9、G10、 G7、H1、 H3、H4、 K3、K8
UC13_0_POCI_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:0 または SPI POCI または UART RTS 信号	26、30、 41、48、 52、55、 81、93	26、30、 41、48、 52、55、 81、93	21、25、 31、38、 42、45、 66、73	2、25、53、 59、6	21、24、 28、44	B8、B9、 E2、F4、 F8、H7、 J9、K10
UC13_0_SCK_SCL_RX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:0 または SPI SCLK または I2C SCL または UART RX 信号	32、42、 43、47、 52、65、 69、79、 85、94	32、42、 43、47、 52、65、 69、79、 85、94	27、32、 33、37、 42、50、 54、64、 70、74	1、10、22、 26、6、60、 61	22、23、 28、32、45	A10、D1、 F9、G1、 G3、G7、 H10、H5、 K10、K4
UC13_1_PICO_SDA_TX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:1 または SPI PICO または I2C SDA または UART TX 信号	12、25、 49、73、 76、92	12、25、 49、73、 76、92	20、39、 58、61、72	14、17、 24、3、52	25、36、 39、43	D5、D9、 E1、G8、 J2、K2
UC13_1_POCI_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:1 または SPI POCI または UART RTS 信号	15、24、 26、94	15、24、 26、94	10、19、 21、74	26、42、 51、53	15、45、8	A5、B8、 D1、D8
UC13_1_SCK_SCL_RX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:1 または SPI SCLK または I2C SCL または UART RX 信号	13、33、 50、74、 77、93	13、33、 50、74、 77、93	28、40、 59、62、73	15、18、 25、4、56	18、26、 37、40、44	B6、E2、 E7、H2、 J8、K1
UC13_2_PICO_SDA_TX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:2 または SPI PICO または I2C SDA または UART TX 信号	44、93	44、93	34、73	25、62	44	E2、F10
UC13_2_POCI_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:2 または SPI POCI または UART RTS 信号	47、77	47、77	37、62	1、18	40	H10、H2
UC13_2_SCK_SCL_RX	IOD	ユニファイド コミュニケーション モジュール UC13:2 または SPI SCLK または I2C SCL または UART RX 信号	45、92	45、92	35、72	24、63	43	E1、G9

表 6-17. Unified Communication Module (UniComm) 信号の説明 (続き)

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
UC13_3_PICO_SDA_TX	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC13:3 または SPI PICO または I2C SDA または UART TX 信号	2、30、37、98	2、30、37、98	2、25、78	30、34	2、46	B9、C2、C4、F6
UC13_3_POCI_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC13:3 または SPI POCI または UART RTS 信号	15、32、4、99	15、32、4、99	10、27、4、79	31、36、42	47、8	A10、A5、B2、B3
UC13_3_SCK_SCL_RX	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC13:3 または SPI SCLK または I2C SCL または UART RX 信号	1、14、29、94	1、14、29、94	1、24、74	26、33	1、45、7	D1、D3、D6、E8
UC13_0_CS0_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC13:0 または SPI CS0 または UART CTS 信号	25、29、51、65、80、92、98	25、29、51、65、80、92、98	20、24、41、50、65、72、78	24、30、5、52	27、43、46	C2、D9、E1、E8、G4、H5、J10
UC13_1_CS0_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC13:1 または SPI CS0 または UART CTS 信号	17、23、70	17、23、70	12、18、55	11、44、50	10、14、33	A7、C8、K3
UC13_2_CS0_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC13:2 または SPI CS0 または UART CTS 信号	46、76	46、76	36、61	17、64	39	G10、J2
UC13_3_CS0_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC13:3 または SPI CS0 または UART CTS 信号	3、31、65	3、31、65	26、3、50	35	3	C3、D7、H5
UC15_0_SCL	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC15:0 または I2C SCL 信号	2、34、72	2、34、72	2、29、57	13、34、57	19、2、35	C4、E9、J3
UC15_0_SDA	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC15:0 または I2C SDA 信号	1、3、33、71	1、3、33、71	1、28、3、56	12、33、35、56	1、18、3、34	C3、D3、E7、J4
UC15_1_SCL	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC15:1 または I2C SCL 信号	17、23、4、54	17、23、4、54	12、18、4、44	36、44、50	10、14、30	A7、B3、C8、K7
UC15_1_SDA	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC15:1 または I2C SDA 信号	16、24、5、55	16、24、5、55	11、19、45、5	37、43、51	15、9	A6、D4、D8、H7
UC1_0_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:0 または UART CTS 信号	28、53、75、95	28、53、75、95	23、43、60、75	16、27、55、7	17、29、38	C1、C9、J1、K8
UC1_0_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:0 または UART RTS 信号	27、54、96	27、54、96	22、44、76	28、54	16、30	B1、D10、K7
UC1_0_SCL_RX	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:0 または I2C SCL または UART RX 信号	2、21、34	2、21、34	16、2、29	34、48、57	19、2	C4、C7、E9
UC1_0_SDA_TX	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:0 または I2C SDA または UART TX 信号	1、20、3、33	1、20、3、33	1、15、28、3	33、35、47、56	1、18、3	C3、C6、D3、E7
UC1_1_CTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:1 または UART CTS 信号	42、76	42、76	32、61	17、60	22、39	F9、J2

**表 6-17. Unified Communication Module (UniComm) 信号の説明 (続き)**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
UC1_1_RTS	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:1 または UART RTS 信号	43、77	43、77	33、62	18、61	23、40	G7、H2
UC1_1_SCL_RX	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:1 または I2C SCL または UART RX 信号	17、23、26、28、4、41、54、70	17、23、26、28、4、41、54、70	12、18、21、23、31、4、44、55	11、36、44、50、53、55、59	10、14、17、21、30、33	A7、B3、B8、C8、C9、F8、K3、K7
UC1_1_SDA_TX	IOD	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC1:1 または I2C SDA または UART TX 信号	16、24、25、27、40、5、55、69	16、24、25、27、40、5、55、69	11、19、20、22、30、45、5、54	10、37、43、51、52、54、58	15、16、20、32、9	A6、D10、D4、D8、D9、E10、H7、K4
UC2_CS0	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC2:SPI CS0 信号	15、65、79	15、65、79	10、50、64	42	8	A5、G3、H5
UC2_CS1	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC2:SPI CS1 信号	16、40、78、99	16、40、78、99	11、30、63、79	31、43、58	20、47、9	A6、B2、E10、H3
UC2_CS2	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC2:SPI CS2 信号	82、93	82、93	67、73	19、25	41、44	E2、F3
UC2_CS3	IO	ユニファイド コミュニケーションモジュール UC2:SPI CS3 信号	86、92	86、92	71、72	23、24	42、43	E1、F2

**表 6-18. 電圧リファレンス信号の説明**

信号名	ピンの種類	説明	PFA ピン	PZ ピン	PN ピン	PM ピン	RGZ ピン	Zaw ピン
VREF+	A	電圧リファレンスの正入力	92	92	72	24	43	E1
VREF-	A	電圧リファレンスの負入力	76	76	61	17	39	J2

## 6.4 未使用ピンの接続

表 6-19 に、未使用ピンの正しい終端を示します。

表 6-19. 未使用ピンの接続

ピン <sup>(1)</sup>	電位	備考
PAx および PBx	オープン	対応するピン機能を GPIO (PINCMx.PF = 0x1) に設定し、未使用のピンが Low を出力するように、または内部プルアップまたはプルダウン抵抗をイネーブルにした入力になるように構成します。
NRST	VCC	NRST はアクティブ Low のリセット信号です。ピンを VCC にプルアップしないと、本デバイスは起動できません。詳細については、 <a href="#">セクション 9.1</a> を参照してください。

- (1) 汎用 I/O と共有されている機能を持つすべての未使用ピンについては、「PAx および PBx」未使用ピンの接続ガイドラインに従う必要があります。



## 7 仕様

### 7.1 絶対最大定格

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)<sup>(1)</sup>

			最小値	最大値	単位
VDD	電源電圧	VDD ピンで	-0.3	4.1	V
VBAT	バッテリー バックアップ電源	VBAT ピンで、VSS を基準として	-0.3	4.1	V
V <sub>I</sub>	入力電圧	任意の通常耐圧ピンに印加	-0.3	V <sub>DD</sub> + 0.3 (最大 4.1)	V
I <sub>VDD</sub>	各 VDD ピンへの最大電流			160	mA
I <sub>VSS</sub>	各 VSS ピンから出力される最大電流			160	mA
I <sub>IO</sub>	SD IO ピンの電流	SD IO ピンによってシンクまたは供給される電流		6	mA
	HS IO ピンの電流	HS IO ピンによってシンクまたは供給される電流		6	mA
	HD IO ピンの電流	HD IO ピンによってシンクまたは供給される電流		20	mA
T <sub>J</sub>		接合部温度	-40	140	°C
T <sub>stg</sub>		保存温度	-55	150	°C

(1) 絶対最大定格を上回るストレスが加わった場合、デバイスに永続的な損傷が発生する可能性があります。これはストレスの定格のみについて言及して、絶対最大定格において、またはこのデータシートの推奨動作条件に示された値を超える他のいかなる条件でも、本製品が正しく動作することを暗に示すものではありません。絶対最大定格の状態が長時間続くと、デバイスの信頼性に影響を与える可能性があります。

### 7.2 ESD 定格

			値	単位
V <sub>(ESD)</sub>	静電放電	人体モデル (HBM)、ANSI/ESDA/JEDEC JS-001 に準拠、すべてのピン <sup>(1)</sup>	±2000	V
		デバイス帯電モデル (CDM)、JEDEC 仕様 JESD22-C101 に準拠、すべてのピン <sup>(2)</sup>	±500	

(1) JEDEC ドキュメント JEP155 には、500V HBM であれば標準的な ESD 管理プロセスにより安全な製造が可能であると記載されています。

(2) JEDEC ドキュメント JEP157 には、250V CDM であれば標準的な ESD 管理プロセスにより安全な製造が可能であると記載されています。

### 7.3 推奨動作条件

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

		最小値	公称値	最大値	単位
VDD	電源電圧	1.71		3.6	V
VBAT	VBAT ピンで、VSS を基準として	1.62		3.6	V
VCORE	RUN / SLEEP モードでの VCORE ピンの電圧 <sup>(2)</sup>		1.35		V
	STOP / STANBY モードでの VCORE ピンの電圧 <sup>(2)</sup>		1.1		V
C <sub>VDD</sub>	VDD と VSS の間に配置されたコンデンサ <sup>(1)</sup>		10		μF
C <sub>VBAT</sub>	VBAT と VSS の間に配置されたコンデンサ		1		μF
C <sub>VCORE</sub>	VCORE と VSS の間に配置されたコンデンサ <sup>(1) (2)</sup>		2.2		μF
T <sub>A</sub>	周囲温度	-40		125	°C
f <sub>MCLK</sub>	CPUCLK、MCLK 周波数、2 フラッシュの待機状態 <sup>(3)</sup>			160	MHz
	CPUCLK、MCLK 周波数、1 フラッシュの待機状態 <sup>(3)</sup>			110	
	CPUCLK、MCLK 周波数、0 フラッシュの待機状態 <sup>(3)</sup>			40	

(1) C<sub>VDD</sub>、C<sub>VBAT</sub>、C<sub>VCORE</sub> は、それぞれ VDD/VSS 間、VBAT/VSS 間、VCORE/VSS 間で、本デバイスのピンにできる限り近づけて接続します。C<sub>VDD</sub>、C<sub>VBAT</sub>、C<sub>VCORE</sub> には、規定値以上で許容誤差が ±20% 以下の低 ESR コンデンサを使う必要があります。

(2) VCORE ピンは、C<sub>VCORE</sub> にのみ接続する必要があります。電圧を供給したり、VCORE ピンに外部負荷を加えたりしないでください。

(3) 待機状態はシステム コントローラ (SYSCTL) によって自動的に管理されるため、アプリケーション ソフトウェアで設定する必要はありません

## 7.4 熱に関する情報

熱評価基準 <sup>(1)</sup>		パッケージ	値	単位
$R_{\theta JA}$	接合部から周囲への熱抵抗	LQFP-100 (PZ)	未定	°C/W
$R_{\theta JC(top)}$	接合部からケース (上面) への熱抵抗		未定	°C/W
$R_{\theta JB}$	接合部から基板への熱抵抗		未定	°C/W
$\Psi_{JT}$	接合部から上面への特性パラメータ		未定	°C/W
$\Psi_{JB}$	接合部から基板への特性パラメータ		未定	°C/W
$R_{\theta JC(bot)}$	接合部からケース (底面) への熱抵抗		該当なし	°C/W
$R_{\theta JA}$	接合部から周囲への熱抵抗	LQFP-80 (PN)	未定	°C/W
$R_{\theta JC(top)}$	接合部からケース (上面) への熱抵抗		未定	°C/W
$R_{\theta JB}$	接合部から基板への熱抵抗		未定	°C/W
$\Psi_{JT}$	接合部から上面への特性パラメータ		未定	°C/W
$\Psi_{JB}$	接合部から基板への特性パラメータ		未定	°C/W
$R_{\theta JC(bot)}$	接合部からケース (底面) への熱抵抗		該当なし	°C/W
$R_{\theta JA}$	接合部から周囲への熱抵抗	LQFP-64 (PM)	未定	°C/W
$R_{\theta JC(top)}$	接合部からケース (上面) への熱抵抗		未定	°C/W
$R_{\theta JB}$	接合部から基板への熱抵抗		未定	°C/W
$\Psi_{JT}$	接合部から上面への特性パラメータ		未定	°C/W
$\Psi_{JB}$	接合部から基板への特性パラメータ		未定	°C/W
$R_{\theta JC(bot)}$	接合部からケース (底面) への熱抵抗		該当なし	°C/W
$R_{\theta JA}$	接合部から周囲への熱抵抗	VQFN-48 (RGZ)	未定	°C/W
$R_{\theta JC(top)}$	接合部からケース (上面) への熱抵抗		未定	°C/W
$R_{\theta JB}$	接合部から基板への熱抵抗		未定	°C/W
$\Psi_{JT}$	接合部から上面への特性パラメータ		未定	°C/W
$\Psi_{JB}$	接合部から基板への特性パラメータ		未定	°C/W
$R_{\theta JC(bot)}$	接合部からケース (底面) への熱抵抗		未定	°C/W
$R_{\theta JA}$	接合部から周囲への熱抵抗	LQFP-48 (PT)	未定	°C/W
$R_{\theta JC(top)}$	接合部からケース (上面) への熱抵抗		未定	°C/W
$R_{\theta JB}$	接合部から基板への熱抵抗		未定	°C/W
$\Psi_{JT}$	接合部から上面への特性パラメータ		未定	°C/W
$\Psi_{JB}$	接合部から基板への特性パラメータ		未定	°C/W
$R_{\theta JC(bot)}$	接合部からケース (底面) への熱抵抗		該当なし	°C/W
$R_{\theta JA}$	接合部から周囲への熱抵抗	VQFN-32 (RHB)	未定	°C/W
$R_{\theta JC(top)}$	接合部からケース (上面) への熱抵抗		未定	°C/W
$R_{\theta JB}$	接合部から基板への熱抵抗		未定	°C/W
$\Psi_{JT}$	接合部から上面への特性パラメータ		未定	°C/W
$\Psi_{JB}$	接合部から基板への特性パラメータ		未定	°C/W
$R_{\theta JC(bot)}$	接合部からケース (底面) への熱抵抗		未定	°C/W

(1) 従来および最新の熱評価基準の詳細については、『[半導体および IC パッケージの熱評価基準](#)』アプリケーション レポートを参照してください。

## 7.5 電源電流特性

### 7.5.1 RUN/SLEEP モード

VDD = 3.3V。すべての入力は、0V または VDD に接続されています。出力は、電流のソースまたはシンクを行いません。すべてのペリフェラルはディセーブルです。

パラメータ		VDD	MCLK	-40℃		25℃		85℃		105℃		125℃		単位
				標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	
RUN モード														
I <sub>DD</sub> (実行)	MCLK=SYSPLL、 SYSPLLREF=SYSOSC、 CoreMark、フラッシュから実行	3.3V	160MHz	33.6		33.7		34.8		35.8		37.9		mA
		3.3V	80MHz	17.8		17.9		18.9		19.8		21.8		
	MCLK=SYSOSC、CoreMark、フ ラッシュから実行	3.3V	32MHz	12.6		12.8		14.1		15.4		18.3		
I <sub>DD</sub> (実行) (MHz あ たり)	MCLK=SYSPLL、 SYSPLLREF=SYSOSC、 CoreMark、フラッシュから実行	3.3V	160MHz	210		211		217		224		237		μA/Mhz
	MCLK=SYSPLL、 SYSPLLREF=SYSOSC While(1)、フラッシュから実行	3.3V	160MHz	206		207		213		220		232		
SLEEP モード														
I <sub>DD</sub> (スリー プ)	MCLK=SYSPLL、 SYSPLLREF=SYSOSC CPU 停 止		160MHz	9.5		9.7		10.7		11.6		13.6		mA
	MCLK=SYSOSC、CPU 停止		32MHz	3.2		3.3		4.2		5.2		7.2		

### 7.5.2 STOP/STANDBY モード

VDD = 3.3V、VBAT = 3.3V。VDD ドメインのすべての入力は 0V または VDD に接続され、VBAT アイランドのすべての入力は 0V または VBAT に接続されています。出力は、電流のソースまたはシンクを行いません。特に記述のないすべてのペリフェラルはディセーブルです。

パラメータ		ULPCLK	-40℃		25℃		85℃		105℃		125℃		単位
			標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	
STOP モード													
I <sub>DD</sub> (停止)	SYSOSC = 32MHz、 USE4MHZSTOP = 1、 DISABLESTOP = 0	4MHz	129		143		257		380		609		μA
STANDBY モード													
I <sub>DD</sub> (スタン バイ)	TIMG4_0 イネーブル	32kHz	3.8		16		128		251		482		μA
	GPIOA はイネーブル		3.8		16		128		251		486		

### 7.5.3 SHUTDOWN モード

VDD ドメインのすべての入力は、0V または VDD に接続されています。コアレギュレータはパワーダウンされています。

パラメータ		VDD	-40℃		25℃		85℃		105℃		125℃		単位
			標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	標準 値	最大 値	
I <sub>DD</sub> (シャット ダウン)	SHUTDOWN モードの電源電流	3.3V	46		72		452		1065		2932		nA

### 7.5.4 VBAT の消費電流

VBAT = 3.3V。VBAT アイランドのすべての入力、0V または VBAT に接続されています。出力は、電流のソースまたはシンクを行いません。

パラメータ		ULPCLK	-40°C		25°C		85°C		105°C		125°C		単位
			標準値	最大値	標準値	最大値	標準値	最大値	標準値	最大値	標準値	最大値	
I <sub>DD</sub> (VBAT)	LF-XT および RTC が動作	32kHz	2.1		2.2		2.8		3.6		5.1		μA
	LFOSC および IWDG が動作	32kHz	2.5		2.5		3.2		3.9		5.5		μA

### 7.6 フラッシュ メモリ の特性

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
電源						
VDD <sub>PGM/ERASE</sub>	書き込みと消去の電源電圧		1.71		3.6	V
IDD <sub>ERASE</sub>	消去動作中の VDD からの電源電流	電源電流の差分			10	mA
IDD <sub>PGM</sub>	書き込み動作中の VDD からの電源電流	電源電流の差分			10	mA
耐久性						
NWEC <sub>(CODEFLASH)</sub>	消去 / プログラム サイクル耐久性 (コードフラッシュ)		20			k サイクル
NWEC <sub>(DATAFLASH)</sub>	消去 / プログラム サイクル耐久性 (データフラッシュ)		100			k サイクル
NE <sub>(MAX)</sub>	故障に至るまでの全消去動作回数 <sup>(1)</sup>		802			k 回の消去動作
NW <sub>(MAX)</sub>	セクタが消去されるまでのワード線あたりの書き込み動作回数 <sup>(2)</sup>				83	書き込み動作
保持						
t <sub>RET_85</sub>	フラッシュ メモリのデータ保持	-40°C ≤ T <sub>j</sub> ≤ 85°C	60			年
t <sub>RET_105</sub>	フラッシュ メモリのデータ保持	-40°C ≤ T <sub>j</sub> ≤ 105°C	11.4			年
t <sub>RET_130</sub>	フラッシュ メモリのデータ保持	-40°C ≤ T <sub>j</sub> ≤ 130°C	2.4			年
書き込みと消去のタイミング						
t <sub>PROG</sub> (WORD, 128)	フラッシュ ワードの書き込み時間 <sup>(3) (5)</sup>			75		μs
t <sub>PROG</sub> (SEC, 128)	2kB セクタの書き込み時間 <sup>(4) (5)</sup>			5.1		ms
t <sub>ERASE</sub> (SEC)	セクタの消去時間	10k 未満の消去 / 書き込みサイクル		20		ms
t <sub>ERASE</sub> (BANK)	バンクの消去時間	10k 未満の消去 / 書き込みサイクル		22		ms

- (1) 故障に至るまでにフラッシュによってサポートされる消去動作の累積回数。セクタ消去またはバンク消去動作は、1 回の消去動作と見なします。
- (2) ワード線を消去するまでに、許容されるワード線 (256 バイト) あたりの書き込み動作の最大回数。同じワード線への追加書き込みが必要な場合、ワード線あたりの書き込み動作の最大回数に達すると、セクタ消去が必要です。
- (3) 書き込み時間は、書き込みコマンドがトリガされてから、フラッシュ コントローラでコマンド完了割り込みフラグがセットされるまでの時間として定義されます。
- (4) セクタ書き込み時間は、最初のワード書き込みコマンドがトリガされてから、最後のワード書き込みコマンドが完了し、フラッシュ コントローラで割り込みフラグがセットされるまでの時間として定義されます。この時間には、セクタの書き込み中にソフトウェアが (最初のフラッシュ ワードの後に) 各フラッシュ ワードをフラッシュ コントローラに読み込むために必要な時間が含まれます。
- (5) フラッシュ ワード サイズは 128 データ ビット (16 バイト) です。ECC 付きデバイスの場合、フラッシュ ワード サイズの合計は 144 ビット (128 データ ビット + 16 ECC ビット) です。

### 7.7 電源シーケンス

## 7.7.1 電源ランプ

図 7-1 に、パワーアップ / パワーダウン時の POR-、POR+、BOR0-、BOR0+ の関係を示します。

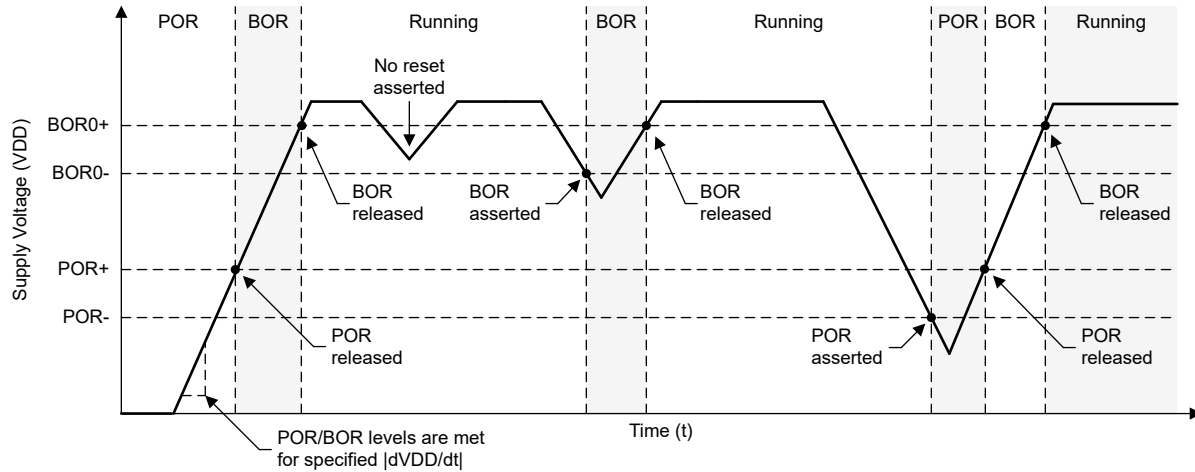


図 7-1. パワー サイクルの POR と BOR の条件

## 7.7.2 POR と BOR

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
VDD	電源電圧範囲		1.71		3.6	V
dVDD/dt	VDD (電源電圧) のスルーレート	立ち上がり			0.1	V/μs
dVDD/dt	VDD (電源電圧) のスルーレート	立ち下がり (1)			0.01	V/μs
dVDD/dt	VDD (電源電圧) のスルーレート	立ち下がり、STANDBY			0.1	V/ms
V <sub>POR+</sub>	パワーオン リセット電圧レベル(2)	立ち上がり	0.95	1.30	1.56	V
V <sub>POR-</sub>	パワーオン リセット電圧レベル(2)	立ち下がり	0.9	1.25	1.53	V
V <sub>HYS, POR</sub>	POR ヒステリシス(2)			45		mV
V <sub>BOR0+</sub> , COLD	ブラウンアウト リセット電圧レベル 0 (デフォルトのレベル)	コールド スタート、立ち上がり (2)	1.5	1.6	1.7	V
V <sub>BOR0+</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 0 (デフォルトのレベル)	立ち上がり (2) (1)	1.625	1.66	1.695	V
V <sub>BOR0-</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 0 (デフォルトのレベル)	立ち下がり (2) (1)	1.61	1.645	1.68	V
V <sub>BOR0</sub> , STBY	ブラウンアウト リセット電圧レベル 0 (デフォルトのレベル)	STANDBY モード (2)	1.54	1.625	1.69	V
V <sub>BOR1+</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 1	立ち上がり (2) (1)	2.13	2.17	2.21	V
V <sub>BOR1-</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 1	立ち下がり (2) (1)	2.10	2.14	2.18	V
V <sub>BOR1</sub> , STBY	ブラウンアウト リセット電圧レベル 1	STANDBY モード (2)	2.06	2.13	2.215	V
V <sub>BOR2+</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 2	立ち上がり (2) (1)	2.73	2.77	2.82	V
V <sub>BOR2-</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 2	立ち下がり (2) (1)	2.7	2.74	2.79	V
V <sub>BOR2</sub> , STBY	ブラウンアウト リセット電圧レベル 2	STANDBY モード (2)	2.62	2.71	2.8	V
V <sub>BOR3+</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 3	立ち上がり (2) (1)	2.88	2.96	3.04	V
V <sub>BOR3-</sub>	ブラウンアウト リセット電圧レベル 3	立ち下がり (2) (1)	2.85	2.93	3.01	V
V <sub>BOR3</sub> , STBY	ブラウンアウト リセット電圧レベル 3	STANDBY モード (2)	2.82	2.92	3.02	V

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
V <sub>HYS, BOR</sub>	ブラウンアウトリセットのヒステリシス	レベル 0 <sup>(2)</sup>		15		mV
V <sub>HYS, BOR</sub>	ブラウンアウトリセットのヒステリシス	レベル 1~3 <sup>(2)</sup>		34		mV
t <sub>PD: BOR</sub>	BOR 伝搬遅延	RUN/SLEEP/STOP モード			10	us
t <sub>PD: BOR</sub>	BOR 伝搬遅延	STANDBY モード			100	us

(1) デバイスは RUN、SLEEP、STOP モードで動作しています。

(2) |dVDD/dt| ≤ 3V/s

### 7.7.3 VBAT 特性

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
VBAT	電源電圧範囲		1.62		3.6	V
dVBAT/dt	VBAT (電源電圧) のスルーレート	立ち上がり			0.1	V/μs
dVBAT/dt	VBAT (電源電圧) のスルーレート	立ち下がり、STANDBY <sup>(2)</sup>			0.1	V/ms
V <sub>POR+ (VBAT)</sub>	パワーオン リセット電圧レベル	立ち上がり <sup>(1)</sup>	0.95	1.3	1.59	V
V <sub>POR- (VBAT)</sub>	パワーオン リセット電圧レベル	立ち下がり <sup>(1)</sup>	0.9	1.25	1.54	V
V <sub>HYS, POR(VBAT)</sub>	POR ヒステリシス			45		mV
V <sub>BOR0+, COLD(VBAT)</sub>	ブラウンアウトリセット電圧レベル	コールド スタート、立ち上がり <sup>(1)</sup>	1.4	1.48	1.59	V
V <sub>BOR0+ (VBAT)</sub>	ブラウンアウトリセット電圧レベル	立ち上がり <sup>(1) (2)</sup>	1.56	1.58	1.62	V
V <sub>BOR0- (VBAT)</sub>	ブラウンアウトリセット電圧レベル	立ち下がり <sup>(1) (2)</sup>	1.51	1.56	1.61	V
V <sub>HYS, BOR(VBAT)</sub>	BOR ヒステリシス			15	21	mV
t <sub>PU(VBAT)</sub>	コールド パワーアップ時間			1.2		ms
I <sub>CHARGE</sub>	充電ピーク電流	VDD = 3.3, VBAT = 0V		1.7		mA
R <sub>SWITCH</sub>	VBAT と VDD の間の内部スイッチ抵抗		0.9	1.4	2.7	kΩ
I <sub>TRIP</sub>	VBAT から VDD への逆電流を検出する内部コンパレータの最小電流	VDD シンク、1.6 < VBAT < 3.3	100			μA

(1) |dVDD/dt| ≤ 3V/s

(2) スタンバイ モードでのデバイス動作

### 7.7.4 タイミング特性

VDD=3.3V、T<sub>a</sub>=25°C (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
<b>ウェークアップ タイミング</b>						
t <sub>WAKE:SL EEP</sub>	SLEEP から RUN までのウェークアップ時間 <sup>(1)</sup>			1.6		μs
t <sub>WAKE:ST OP</sub>	STOP から RUN までのウェークアップ時間 (SYSOSC イネーブル) <sup>(1)</sup>			25.3		μs

VDD=3.3V、T<sub>a</sub>=25°C (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
t <sub>WAKE:STBY</sub>	STANDBY0 から RUN までのウェークアップ時間 (1)			26.6		μs
	STANDBY1 から RUN までのウェークアップ時間 (1)			26.8		μs
t <sub>WAKEUP:SHDN</sub>	SHUTDOWN から RUN までのウェークアップ時間 (2)	高速ブートがイネーブル		未定		μs
		高速ブートがディセーブル		702		
非同期高速クロック要求タイミング						
t <sub>DELAY</sub>	非同期要求のエッジから最初の 32MHz MCLK エッジまでの遅延時間	モードは STOP		6.3		μs
	非同期要求のエッジから最初の 32MHz MCLK エッジまでの遅延時間	モードは STANDBY0		7.6		
	非同期要求のエッジから最初の 32MHz MCLK エッジまでの遅延時間	モードは STANDBY1		7.9		
スタートアップ タイミング						
t <sub>START:RESET</sub>	デバイスのリセット / パワーアップからのコールド スタートアップ時間 (3)	高速ブートがイネーブル		未定		μs
		高速ブートがディセーブル		746		
NRST のタイミング						
t <sub>RST:BOOTRST</sub>	BOOTRST を生成するための NRST ピンのパルス長	ULPCLK≥4MHz		1.5		μs
		ULPCLK=32kHz		80		
t <sub>RST:POR</sub>	POR を生成するための NRST ピンのパルス長			1		s

- (1) ウェークアップ時間は、グリッチ フィルタがディセーブル (FILTEREN=0x0)、高速ウェークアップがイネーブル (FASTWAKEONLY=1) の条件で、外部ウェークアップ信号のエッジ (GPIO ウェークアップ イベント) から、ユーザー プログラムの最初の命令が実行されるまでの時間として測定されます。
- (2) ウェークアップ時間は、外部ウェークアップ信号 (IOMUX ウェークアップ イベント) のエッジから、ユーザー プログラムの最初の命令が実行されるまでの時間として測定されます。
- (3) スタートアップ時間は、VDD が VBOR0- と交差 (コールド スタートアップ) した時刻から、ユーザー プログラムの最初の命令が実行されるまでの時間として測定されます。

## 7.8 クロック仕様

### 7.8.1 システム発振器(SYSOSC)

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
f <sub>SYSOSC</sub>	出荷時に調整された SYSOSC 周波数	SYSOSCCFG.FREQ=0 (ベース)		32		MHz
		SYSOSCCFG.FREQ=1		4		
SYSOSC ACC	周波数補正ループ (FCL) が有効のときの SYSOSC 周波数精度 (1)	SETUSEFCL=1、-40°C ≤ T <sub>a</sub> ≤ 125°C	-1.4		1.8	%
	FCL 無効化時における SYSOSC の調整なしの精度 (32MHz)	SETUSEFCL=0、SYSOSCCFG.FREQ=0、-40°C ≤ T <sub>a</sub> ≤ 125°C	-2.6		1.8	%
	FCL 無効化時における SYSOSC の調整なしの精度 (4MHz)	SETUSEFCL=0、SYSOSCCFG.FREQ=1、-40°C ≤ T <sub>a</sub> ≤ 125°C	-2.7		2.3	%

- (1) SYSOSC の周波数補正ループ (FCL) を使うと、内部リファレンス抵抗によって SYSOSC の精度を高めることができます。SYSOSC 精度の計算方法の詳細については、テクニカル リファレンス マニュアルの「SYSOSC」のセクションを参照してください。



### 7.8.2 高周波数クリスタル/ クロック

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
高周波数水晶発振器 (HFXT)						
f <sub>HFXT</sub>	HFXT 周波数	HFXTRSEL=00	4		8	MHz
		HFXTRSEL=01	8.01		16	
		HFXTRSEL=10	16.01		32	
		HFXTRSEL=11	32.01		48	MHz
DC <sub>HFXT</sub>	HFXT デューティ サイクル	HFXTRSEL=00	40		65	%
		HFXTRSEL=01	40		60	
		HFXTRSEL=10	40		60	
		HFXTRSEL=11	40		60	
OA <sub>HFXT</sub>	HFXT 水晶発振余裕度	HFXTRSEL=00 (4～8MHz の範囲)		2		kΩ
C <sub>L, eff</sub>	内部実効負荷容量 <sup>(1)</sup>			1		pF
t <sub>start, HFXT</sub>	HFXT スタートアップ時間 <sup>(2)</sup>	HFXTRSEL=11、32MHz 水晶振動子		0.5		ms
I <sub>HFXT</sub>	HFXT 消費電流	f <sub>HFXT</sub> = 4MHz、R <sub>m</sub> = 300Ω、C <sub>L</sub> = 12pF		75		μA
		f <sub>HFXT</sub> =32MHz、R <sub>m</sub> =30Ω、C <sub>L</sub> =12pF、 C <sub>m</sub> =6.26fF、L <sub>m</sub> =1.76mH		600		
高周波数デジタル クロック入力 (HFCLK_IN)						
f <sub>HFIN</sub>	HFCLK_IN 周波数 <sup>(3)</sup>	USEEXTHFCLK = 1	4		48	MHz
DC <sub>HFIN</sub>	HFCLK_IN デューティ サイクル <sup>(3)</sup>	USEEXTHFCLK = 1	40		60	%

- (1) これには、寄生結合およびパッケージ容量 (ピンごとに約 2 pF) が含まれ、 $C_{\text{HFXIN}} \times C_{\text{HFXOUT}} / (C_{\text{HFXIN}} + C_{\text{HFXOUT}})$  として計算されます。ここで、 $C_{\text{HFXIN}}$  および  $C_{\text{HFXOUT}}$  は、それぞれ HFXIN および HFXOUT における合計容量です。
- (2) HFXT スタートアップ時間 ( $t_{\text{start, HFXT}}$ ) は、HFXT がイネーブルになってから、標準的な水晶振動子の安定した発振までの時間で測定されます。スタートアップ時間は、水晶の周波数および水晶振動子の仕様に依存します。詳細については、『MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル』の「HFXT」のセクションを参照してください。
- (3) デジタル クロック入力 (HFCLK\_IN) は、ロジックレベルの方形波クロックを受け入れます。

### 7.8.3 システム フェーズ ロック ループ(SYSPLL)

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
$f_{\text{SYSPLLREF}}$	SYSPLL リファレンス周波数範囲		4		48	MHz
$f_{\text{VCO}}$	VCO 出力周波数		160		400	MHz
$f_{\text{SYSPLL}}$	SYSPLL 出力周波数範囲 <sup>(1)</sup>	SYSPLLCLK0, SYSPLLCLK1	5		160	MHz
$DC_{\text{PLL}}$	SYSPLL 出力のデューティ サイクル	$f_{\text{SYSPLLREF}} = 32\text{MHz}$ , $f_{\text{VCO}} = 320\text{MHz}$ , SYSPLLCLK0/1	45		55	%
Jitter <sub>SYSPLL</sub>	SYSPLL RMS サイクル間ジッタ	PDIV = 2, ループ クロック = 8MHz、		43		ps
	SYSPLL RMS 周期ジッタ	$f_{\text{SYSPLLREF}} = 32\text{MHz}$ , $f_{\text{VCO}} = 320\text{MHz}$		32		
$I_{\text{SYSPLL}}$	SYSPLL 消費電流	$f_{\text{SYSPLLREF}} = 32\text{MHz}$ , $f_{\text{VCO}} = 320\text{MHz}$ , PDIV=2, SYSPLL = 160MHz		1.3		$\mu\text{A}$
$t_{\text{start, SYSPLL}}$	SYSPLL スタートアップ時間	$f_{\text{SYSPLLREF}} = 32\text{MHz}$ , $f_{\text{VCO}} = 320\text{MHz}$ , PDIV = 2, SYSPLL = 160MHz, $\pm 0.5\%$ 精度			25	us

- (1) SYSPLL は、デバイス クロック システムでサポートされているより高い出力周波数をサポートする場合があります。SYSPLL 出力周波数を構成するときは、デバイスの最大周波数仕様に違反しないようにしてください。



## 7.8.4 低周波数発振器 (LFOSC)

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
f <sub>LFOSC</sub>	LFOSC 周波数			32768		Hz
	LFOSC 精度	-40°C ≤ T <sub>a</sub> ≤ 125°C	-5		5	%
		-40°C ≤ T <sub>a</sub> ≤ 85°C	-3		3	%
I <sub>LFOSC</sub>	LFOSC 消費電流			300		nA
t <sub>start</sub> , LFOSC	LFOSC スタートアップ時間			1.7		ms

## 7.8.5 低周波数クリスタル/クロック

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
<b>低周波数水晶発振器 (LFXT)</b>						
f <sub>LFXT</sub>	LFXT 周波数			32768		Hz
DC <sub>LFXT</sub>	LFXT デューティ サイクル		30		70	%
OA <sub>LFXT</sub>	LFXT 水晶発振余裕度			419		kΩ
C <sub>L, eff</sub>	内部実効負荷容量 <sup>(1)</sup>			1		pF
t <sub>start</sub> , LFXT	LFXT スタートアップ時間			483	640	ms
I <sub>LFXT</sub>	LFXT 消費電流	XT1DRIVE = 未定、LOWCAP = 未定		200		nA
<b>低周波数デジタル クロック入力 (LFCLK_IN)</b>						
f <sub>LFIN</sub>	LFCLK_IN 周波数 <sup>(2)</sup>	SETUSEEXLF = 1	29491	32768	36045	Hz
DC <sub>LFIN</sub>	LFCLK_IN デューティ サイクル <sup>(2)</sup>	SETUSEEXLF = 1	40		60	%
<b>LFCLK モニタ</b>						
f <sub>FAULTLF</sub>	LFCLK モニタ フォルト周波数 <sup>(3)</sup>	MONITOR=1	2800	4200	8400	Hz

- (1) これには、寄生結合およびパッケージ容量 (ピンごとに約 2 pF) が含まれ、 $C_{LFXIN} \times C_{LFXOUT} / (C_{LFXIN} + C_{LFXOUT})$  として計算されます。ここで、 $C_{LFXIN}$  および  $C_{LFXOUT}$  は、それぞれ LFXIN および LFXOUT における合計容量です。
- (2) デジタル クロック入力 (LFCLK\_IN) は、ロジックレベルの方形波クロックを受け入れます。
- (3) LFCLK モニタは、LFXT または LFCLK\_IN の監視に使用できます。最小フォルト周波数を下回る場合には必ずフォルトが発生し、最大フォルト周波数を超える場合には決してフォルトは発生しません。

## 7.9 アナログ仕様

### 7.9.1 ADC の仕様

#### 7.9.1.1 ADC の電気的特性

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。すべての標準値は 25°C で測定されており、すべての精度パラメータは 12 ビット分解能モードを使用して測定されています (特に記述のない限り)。<sup>(1)</sup>

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
V <sub>in(ADC)</sub>	アナログ入力電圧範囲 <sup>(1)</sup>	すべての ADC アナログ入力ピンに適用されます	0		VDD	V
V <sub>R+</sub>	正の ADC リファレンス電圧	外部リファレンス電圧ピン (VREF+) から供給される V <sub>R+</sub>	1.4		VDD	V
		内部リファレンス電圧 (VREF) から供給される V <sub>R+</sub>		VREF		V
V <sub>R-</sub>	負の ADC リファレンス電圧			0		V
F <sub>S</sub>	ADC サンプリング周波数	12 ビット モード、外部リファレンス電圧、V <sub>DD</sub> ≥ 2.7V および V <sub>R+</sub> ≥ 2.5V			9.4	Msp/s
		12 ビット モード、外部リファレンス電圧			7.25	Msp/s
I <sub>(ADC)</sub> <sup>(2)</sup>	VDD 端子に流れ込む動作電源電流	F <sub>S</sub> = 9.4MSPS、内部リファレンス電圧はオフ、V <sub>R+</sub> = VDD		2.8		mA
		F <sub>S</sub> = 4MSPS、内部リファレンス電圧はオフ、V <sub>R+</sub> = VDD		1.9		mA

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。すべての標準値は 25°C で測定されており、すべての精度パラメータは 12 ビット分解能モードを使用して測定されています (特に記述のない限り)。(1)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
C <sub>S/H</sub>	ADC サンプル ホールド容量			3.3		pF
R <sub>in</sub>	ADC 入力抵抗			0.2		kΩ
ENOB	有効ビット数	外部リファレンス電圧、f <sub>IN</sub> = 100kHz、8 倍のハードウェア平均化		12.3		ビット
		外部リファレンス電圧、f <sub>IN</sub> = 100kHz		10.8		
		内部リファレンス電圧、f <sub>IN</sub> = 100kHz、V <sub>R+</sub> = VREF = 2.5V (3)		10.5		
SNR	信号対雑音比	外部リファレンス、f <sub>IN</sub> = 100kHz		66.7		dB
		内部リファレンス電圧、f <sub>IN</sub> = 100kHz、V <sub>R+</sub> = VREF = 2.5V (3)		65.5		
PSRR <sub>DC</sub>	電源除去比、DC	外部リファレンス電圧、VDD = VDD(MIN) ~ VDD(MAX)		60		dB
		VDD = VDD(MIN) ~ VDD(MAX) 内部リファレンス電圧、V <sub>R+</sub> = VREF = 2.5V (3)		50		
PSRR <sub>AC</sub>	電源除去比、AC	外部リファレンス電圧、ΔVDD = 0.1V (1kHz 時)		57		dB
		ΔVDD = 0.1V (1kHz 時) 内部リファレンス電圧、V <sub>R+</sub> = VREF = 2.5V(3)		47		
t <sub>wakeup</sub>	ADC ウェークアップ時間	内部リファレンス電圧はオンであると仮定			10	us
V <sub>SupplyMon</sub>	電源モニタ分圧器の精度	ADC の入力チャネル: 電源モニタ (VDD/3)、(VBAT/3) (4)	-1.5		1.5	%
I <sub>SupplyMon</sub>	電源モニタ分圧器の消費電流	ADC の入力チャネル: 電源モニタ		10		μA

- (1) 有効な変換結果を得るには、選択された ADC リファレンス電圧の範囲内 (V<sub>R+</sub> ~ V<sub>R-</sub>) にアナログ入力電圧範囲が含まれている必要があります。
- (2) 内部リファレンス電圧 (VREF) の消費電流は、消費電流パラメータ (I<sub>(ADC)</sub>) には含まれません。
- (3) 特性データに基づく最小値
- (4) アナログ電源モニタ。VDD 監視用 ADC0 と VBAT 監視用 ADC1 のチャネル 15 アナログ入力、分圧器と内部的に接続されています。両方の電源モニタは、外部リファレンス電圧を使用して測定されます

### 7.9.1.2 ADC スイッチング特性

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
f <sub>ADCCLK</sub>	ADC クロック周波数	VDD ≥ 2.7V および VREF ≥ 2.5V	4		160	MHz
		VDD < 2.7V または VREF < 2.5V	4		107	MHz
t <sub>ADC trigger</sub>	ソフトウェアトリガの最小幅		3			ADCCLK のサイクル数
t <sub>Sample</sub>	サンプリング時間	12 ビット モード、R <sub>S</sub> = 50Ω、C <sub>pext</sub> = 10pF	37.5			ns
t <sub>Sample_SupplyMon</sub>	サンプリング時間 (電源モニタ (VDD/3)、(VBAT/3) 付き)		5			μs

### 7.9.1.3 ADC の直線性パラメータ

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。すべての標準値は 25°C で測定されており、すべての直線性パラメータは 12 ビット分解能モードを使用して測定されています (特に記述のない限り)。(1) (2)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
E <sub>J</sub>	積分直線性誤差 (INL)	外部リファレンス	-2.0		+2.0	LSB
E <sub>K</sub>	微分直線性誤差 (DNL) ミッシング コードなしを保証	外部リファレンス	-1.0		+1.0	LSB
E <sub>O</sub>	オフセット誤差	外部リファレンス	-3		3	mV
		内部リファレンス電圧、V <sub>R+</sub> = VREF = 2.5V				
E <sub>G</sub>	ゲイン誤差	外部リファレンス	-5		5	LSB
		内部リファレンス電圧、V <sub>R+</sub> = VREF = 2.5V	-45		45	LSB

- (1) し総合未調整誤差 (TUE) は、次の式を使用して、E<sub>I</sub>、E<sub>O</sub>、E<sub>G</sub> から計算できます。TUE = √(E<sub>I</sub><sup>2</sup> + |E<sub>O</sub>|<sup>2</sup> + E<sub>G</sub><sup>2</sup>) 上記の式が正確であるためには、すべての誤差を同じ単位 (通常は LSB) に変換する必要があります。

- (2) 外部リファレンス電圧のすべての仕様は、 $V_{R+} = V_{REF+} = V_{DD}$ 、 $V_{R-} = V_{SS} = 0V$ 、 $V_{REF+}$  ピンの外部容量  $1\mu F$ 、ハードウェア平均化機能で測定されたものです。

#### 7.9.1.4 代表的な接続図

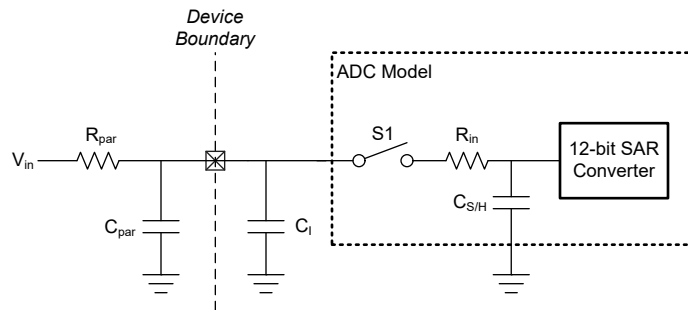


図 7-2. ADC 入力ネットワーク

1.  $R_{in}$  と  $C_{S/H}$  の値については、「[ADC 電気的特性](#)」を参照してください。
2.  $C_I$  の値については、「[デジタル IO 電気的特性](#)」を参照してください。
3.  $C_{par}$  と  $R_{par}$  は外部 ADC 入力回路の寄生容量および抵抗を表します。

次の式を使用して、ADC 変換に必要な最小サンプリング時間 (T) を求めます。

1.  $\tau = (R_{par} + R_{in}) \times C_{S/H} + R_{par} \times (C_{par} + C_I)$
2.  $K = \ln(2^n / \text{セトリング誤差}) - \ln((C_{par} + C_I) / C_{S/H})$
3.  $T$  (最小サンプリング時間) =  $K \times \tau$

#### 7.9.2 COMP の仕様

##### 7.9.2.1 コンパレータ電気的特性

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。

パラメータ	テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
<b>コンパレータ電気的特性</b>					
$V_{cm}$	コモン モード入力範囲	0		VDD	V
$V_{offset}$	入力オフセット電圧			$\pm 20$	mV
$V_{hys}$	DC 入力ヒステリシス	HYST = 00h	0.4		mV
		HYST = 01h	10		
		HYST = 02h	20		
		HYST = 03h	30		
$t_{PD\_ls}$	伝搬遅延時間、応答時間	出力フィルタ オフ、オーバードライブ = 100mV、高速モード	32	50	ns
		出力フィルタ オフ、オーバードライブ = 100mV、低消費電力モード	1.2	4	$\mu s$
$t_{en}$	コンパレータ イネーブル時間	伝播遅延仕様に達するまでのスタートアップ時間、高速モード		5	$\mu s$
		伝播遅延仕様に達するまでのスタートアップ時間、低消費電力モード		10	$\mu s$

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
I <sub>comp</sub>	コンパレータの消費電流	V <sub>cm</sub> = VDD/2、100mV オーバードライブ、リファレンス電圧は DAC 出力、VDD が DAC のリファレンス電圧、高速モード		130	200	μA
		V <sub>cm</sub> = VDD/2、100mV オーバードライブ、リファレンス電圧は DAC 出力、VDD が DAC のリファレンス電圧、低消費電力モード		0.85	2.7	μA
		V <sub>cm</sub> = VDD/2、100mV オーバードライブ、コンパレータのみ。高速モード		120	180	μA
		V <sub>cm</sub> = VDD/2、100mV オーバードライブ、コンパレータのみ、低消費電力モード		0.7	2.1	μA
I <sub>comp</sub>	コンパレータ + VREF の消費電流が低消費電力	V <sub>cm</sub> = VDD/2、100mV オーバードライブ、電圧リファレンスとしての DAC 出力、内部 VREF が DAC のリファレンス、低電力モード		2.5		μA

#### 8 ビット DAC 電気的特性

$V_{DAC}$	DAC の出力範囲		0	$V_{DD}$	V
$V_{DAC-CODE}$	特定のコードに対する 8 ビット DAC の出力電圧	$V_{IN} = 8$ ビット DAC に与えるリファレンス電圧、コード $n = 0 \sim 255$	$V_{IN} \times (n+1) / 256$		V
INL	8 ビット DAC の積分非直線性		-1	1	LSB
DNL	8 ビット DAC の微分非直線性		-1	1	LSB
ゲイン誤差	8 ビット DAC のゲイン誤差	リファレンス電圧= $V_{DD}$	-2	2	FSR の %
オフセット誤差	8 ビット DAC のオフセット誤差		-5	5	mV
$R_{OUT}$	出力抵抗	$V_{DAC} = 0.3V \sim (V_{DD} - 0.3V)$	56		$\Omega$
$t_{dac\_enable}$	オフ状態からのターンオン時間	DACCODE = 255	0.8		$\mu s$
$t_{dac\_settle}$	スタティック モードでの 8 ビット DAC のセトリング タイム	DACCODE0 = 0 $\rightarrow$ 255、DAC 出力が 1 LSB まで正確	1.5		$\mu s$

#### 7.9.2.2 COMP DAC の電気的特性

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)

パラメータ	テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
$V_{dac}$	DAC の出力範囲	0		$V_{DD}$	V
$V_{dac-code}$	特定のコードに対する 8 ビット DAC の出力電圧	$V_{IN} = 8$ ビット DAC に与えるリファレンス電圧、 $n = 0 \sim 255$	$V_{IN} \times (n+1) / 256$		V
INL	8 ビット DAC の積分非直線性	-1		1	LSB
DNL	8 ビット DAC の微分非直線性	-1		1	LSB
ゲイン誤差	8 ビット DAC のゲイン誤差	リファレンス電圧= $V_{DD}$	-2	2	FSR の %
オフセット誤差	8 ビット DAC のオフセット誤差		-5	5	mV
$t_{dac\_settle}$	スタティック モードでの 8 ビット DAC のセトリング タイム	DACCODE0 = 0 $\rightarrow$ 255、DAC 出力が 1 LSB まで正確	1		$\mu s$
$t_{dac\_settle}$	サンプル モードでの 8 ビット DAC のセトリング タイム	DACCODE0 = 0 $\rightarrow$ 255、DAC 出力が 1 LSB まで正確	40		$\mu s$

#### 7.9.3 $V_{REF}$ の仕様

### 7.9.3.1 VREF の電圧特性

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
VDD <sub>min</sub>	VREF 動作に必要な最低電源電圧	BUFCONFIG = 0	2.7			V
		BUFCONFIG = 1	1.71			
VREF	リファレンス電圧の出力電圧	BUFCONFIG = 0	2.46	2.5	2.54	V
		BUFCONFIG = 1	1.38	1.4	1.42	

### 7.9.3.2 VREF の電気的特性

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
I <sub>VREF</sub>	VREF 動作電源電流	BUFCONFIG = {0, 1}, 無負荷		200	370	μA
I <sub>Drive</sub>	VREF 出力駆動能力 <sup>(1)</sup>	VREF+ デバイス ピンでサポートされる駆動能力			50	μA
I <sub>SC</sub>	VREF 短絡電流			68	未定	mA
TC <sub>VREF</sub>	VREF の温度係数 (バンドギャップ + VRBUF) <sup>(2)</sup>				75	ppm/°C
TC <sub>drift</sub>	VREF の長期ドリフト	時間 = 1000 時間、BUFCONFIG = {0, 1}, T = 25°C			300	ppm
PSRR <sub>DC</sub>	VREF 電源除去比、DC	VDD = 1.71V ~ VDDmax, BUFCONFIG = 1	57	63		dB
		VDD = 2.7V ~ VDDmax, BUFCONFIG = 0	49	53		
C <sub>VREF</sub>	VREF+ ピンの ±20% 許容のデカップリング コンデンサ推奨 <sup>(3) (4)</sup>			1		μF
t <sub>startup</sub>	VREF 起動時間	C <sub>VREF</sub> = 1μF			350	μs
t <sub>refresh</sub>	VREF 外部コンデンサのリフレッシュ時間		31.25			

(1) 示された最大出力駆動能力は、デバイスでどのペリフェラルが使用されているかに関係なくサポートされます。

(2) VREF 出力の温度係数は、TC<sub>VRBUF</sub> と内部バンドギャップ リファレンスの温度係数の和です。

(3) 内部リファレンス電圧 VREF を使用する場合、デカップリング コンデンサ (C<sub>VREF</sub>) が必要であり、VREF+ ピンから VREF-/ GND に接続する必要があります。VREF+/- ピンを使用して外部リファレンスを供給する場合、外部リファレンス ソースに基づいてデカップリング コンデンサの値を選択する必要があります。

(4) VREF モジュールは、C<sub>VREF</sub> が接続されているときのみイネーブルにして、それ以外の場合はイネーブルにしないでください。

## 7.9.4 アナログ VBOOST 仕様

### 7.9.4.1 アナログ マルチプレクサ VBOOST

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
I <sub>VBST</sub>	VBOOST 電流加算器	MCLK/ULPCLK は LFCLK		0.8		μA
I <sub>VBST</sub>	VBOOST 電流加算器	MCLK/ULPCLK は LFCLK ではなく、SYSOSC の周波数は 4MHz		10.6		μA
t <sub>START,VBST</sub>	VBOOST 起動時間			12	20	us

### 7.9.5 温度センサ

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
TS <sub>TRIM</sub>	出荷時調整温度 <sup>(1)</sup>	ADC および VREF の構成: RES = 0 (12 ビット モード)、VRSEL = 2h (VREF = 1.4V)、ADC t <sub>sample</sub> = 12.5uS	27	30	33	°C
TS <sub>C</sub>	温度係数	-40°C ≤ T <sub>J</sub> ≤ 130°C	-2.1	-2	-1.9	mV/°C
t <sub>SET, TS</sub>	温度センサのセトリング タイム <sup>(2)</sup>	ADC および VREF の構成: RES = 0 (12 ビット モード)、VRSEL = 2h (VREF = 1.4V)、ADC CHANNEL = 29			10	us

(1) ユーザー較正により、より高い絶対精度を実現できます。「詳細説明」セクションの「温度センサ」の章を参照してください。

(2) これは、温度センサの測定に必要な最小 ADC サンプルング時間です。

## 7.10 シリアル インターフェイスの仕様

### 7.10.1 UART

#### 7.10.1.1 UART

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
f <sub>UART</sub>	UART 入力クロック周波数	パワー ドメイン 1 の UART			80	MHz
		パワー ドメイン 0 の UART			40	MHz
f <sub>BITCLK</sub>	BITCLK クロック周波数 (MBaud のポー レートに等しい)	パワー ドメイン 1 の UART			10	Mbps
		パワー ドメイン 0 の UART			4	Mbps
t <sub>SP</sub>	入力フィルタにより抑制されるスパイクのパルス持続時間	AGFSELx = 0		6		ns
		AGFSELx = 1		14	35	ns
		AGFSELx = 2		22	60	ns
		AGFSELx = 3		35	90	ns

### 7.10.2 I2C

#### 7.10.2.1 I2C の特性

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	スタンダード モード		ファスト モード		ファスト モード プラス		単位
			最小値	最大値	最小値	最大値	最小値	最大値	
f <sub>I2C</sub>	I2C 入力クロック周波数	パワー ドメイン 1 の I2C		80		80		80	MHz
		パワー ドメイン 0 の I2C		40		40		40	MHz
f <sub>SCL</sub>	SCL クロック周波数			0.1		0.4		1	MHz
t <sub>HD,STA</sub>	(リピート) スタート ホールド時間		4		0.6		0.26		us
t <sub>LOW</sub>	SCL クロック Low 期間		4.7		1.3		0.5		us
t <sub>HIGH</sub>	SCL クロックの High 期間		4		0.6		0.26		us
t <sub>SU,STA</sub>	リピート スタート セットアップ時間		4.7		0.6		0.26		us
t <sub>HD,DAT</sub>	データ ホールド時間		0		0		0		ns
t <sub>SU,DAT</sub>	データ セットアップ時間		250		100		50		ns
t <sub>SU,STO</sub>	ストップ セットアップ時間		4		0.6		0.26		us
t <sub>BUF</sub>	ストップ コンディションとスタートコンディションの間のバス解放時間		4.7		1.3		0.5		us

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	スタンダード モード		ファスト モード		ファスト モード プラス		単位
			最小値	最大値	最小値	最大値	最小値	最大値	
$t_{VD,DAT}$	データ有効時間		3.45		0.9		0.45		us
$t_{VD,ACK}$	データ有効アクリッジ時間		3.45		0.9		0.45		us

### 7.10.2.2 I2C フィルタ

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
$f_{SP}$	入力フィルタにより抑制されるスパイクのパルス持続時間	AGFSELx = 0	6			ns
		AGFSELx = 1	14		35	ns
		AGFSELx = 2	22		60	ns
		AGFSELx = 3	35		90	ns

### 7.10.2.3 I<sup>2</sup>C のタイミング図

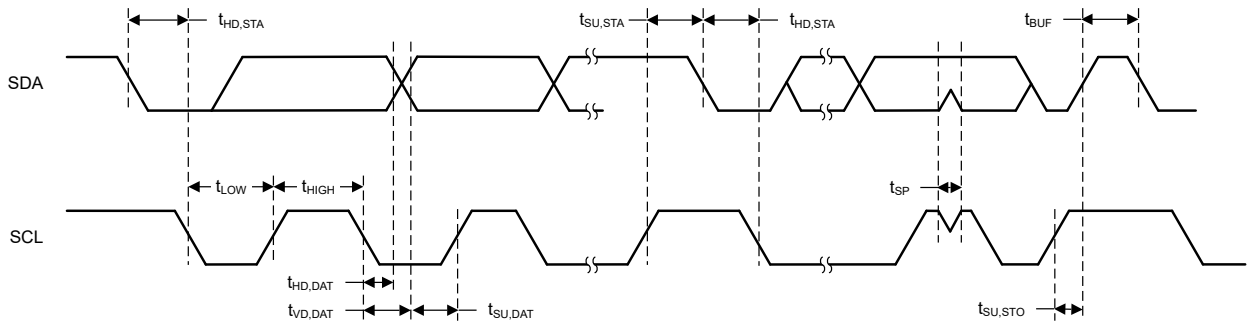


図 7-3. I2C タイミング図

### 7.10.3 SPI

#### 7.10.3.1 SPI

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
<b>SPI</b>						
$f_{SPI}$	SPI クロック周波数	VDD ≥ 2.7V、HSIO	30			MHz
		VDD ≥ 1.71V、HSIO	23			MHz
		VDD ≥ 2.7V、SDIO	25			MHz
		VDD ≥ 1.71V、SDIO	20			MHz
DC <sub>SCK</sub>	SCK のデューティ サイクル		40	50	60	%
<b>コントローラ</b>						
$t_{SCLK\_H/L}$	SCLK High または Low 時間		$(t_{SPI}/2) - 1$	$t_{SPI}/2$	$(t_{SPI}/2) + 1$	ns
$t_{CS.LEAD}$	CS 進み時間、CS アクティブからクロックまで	SPH=0	1 SPI クロック			ns
		SPH=1	1/2 SPI クロック			ns
$t_{CS.LAG}$	CS 遅れ時間、最後のクロックから CS 非アクティブまで		1 SPI クロック			ns



**MSPM33C321A, MSPM33C3219**

JAJSP6 – DECEMBER 2025

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
$t_{CS.ACC}$	CS アクセス時間、CS アクティブから PICO データ出力まで				1/2 SPI クロック	ns
$t_{CS.DIS}$	CS ディセーブル時間、CS 非アクティブから PICO 高インピーダンスまで				1 SPI クロック	ns
$t_{SU.CI}$	POCI 入力データのセットアップ時間 (1)	遅延サンプリングがイネーブル	1			ns
$t_{HD.CI}$	POCI 入力データ ホールド時間	VDD $\geq$ 2.7V、遅延サンプリングがイネーブル	20			ns
		VDD $\geq$ 1.71V、遅延サンプリングがイネーブル	25			ns
$t_{SU.CI}$	POCI 入力データのセットアップ時間 (1)	VDD $\geq$ 2.7V、遅延サンプリングなし	18			ns
		VDD $\geq$ 1.71V、遅延サンプリングなし	24			ns
$t_{HD.CI}$	POCI 入力データ ホールド時間	遅延サンプリングなしがイネーブル	0			ns
$t_{VALID.CO}$	PICO 出力データの有効時間 (2)				10	ns
$t_{HD.CO}$	PICO 出力データのホールド時間 (3)		6			ns
ペリフェラル						
$t_{CS.LEAD}$	CS 進み時間、CS アクティブからクロックまで	VDD $\geq$ 2.7V	19			ns
		VDD $\geq$ 1.71V	22			ns
$t_{CS.LAG}$	CS 遅れ時間、最後のクロックから CS 非アクティブまで		1			ns
$t_{CS.ACC}$	CS アクセス時間、CS アクティブから POCI データ出力まで	VDD $\geq$ 2.7V			25	ns
		VDD $\geq$ 1.71V			31	ns
$t_{CS.DIS}$	CS ディセーブル時間、CS 非アクティブから POCI 高インピーダンスまで	VDD $\geq$ 2.7V			39	ns
		VDD $\geq$ 1.71V			41.5	ns
$t_{SU.PI}$	PICO 入力データ セットアップ時間		7			ns
$t_{HD.PI}$	PICO 入力データ ホールド時間		0			ns
$t_{VALID.PO}$	POCI 出力データの有効時間 (2)	VDD $\geq$ 2.7V			19	ns
		VDD $\geq$ 1.71V			24	ns
$t_{HD.PO}$	POCI 出力データのホールド時間 (3)		5			ns

- (1) 遅延サンプリング機能がイネーブルのとき、POCI 入力データのセットアップ時間を完全に補償できます。
- (2) 出力が SCLK クロック エッジを変更した後、次の有効なデータを出力に駆動する時間を規定します。
- (3) 出力が SCLK クロック エッジを変更した後、出力のデータが有効である間の時間を規定します。



### 7.10.3.2 SPI タイミング図

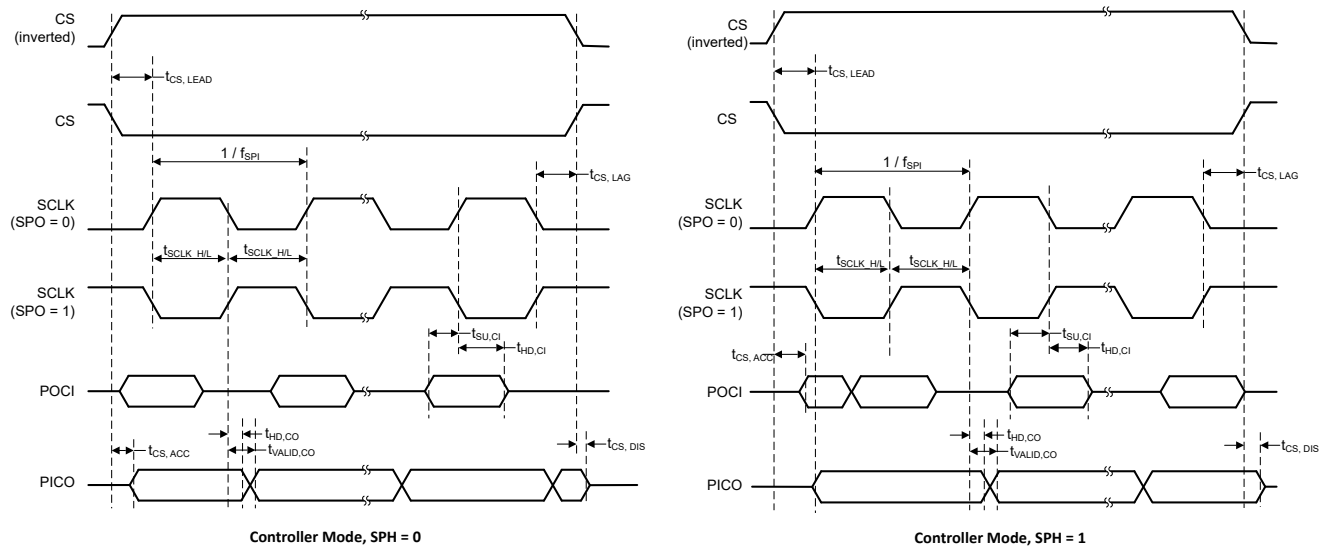


図 7-4. SPI のタイミング図 - コントローラ モード

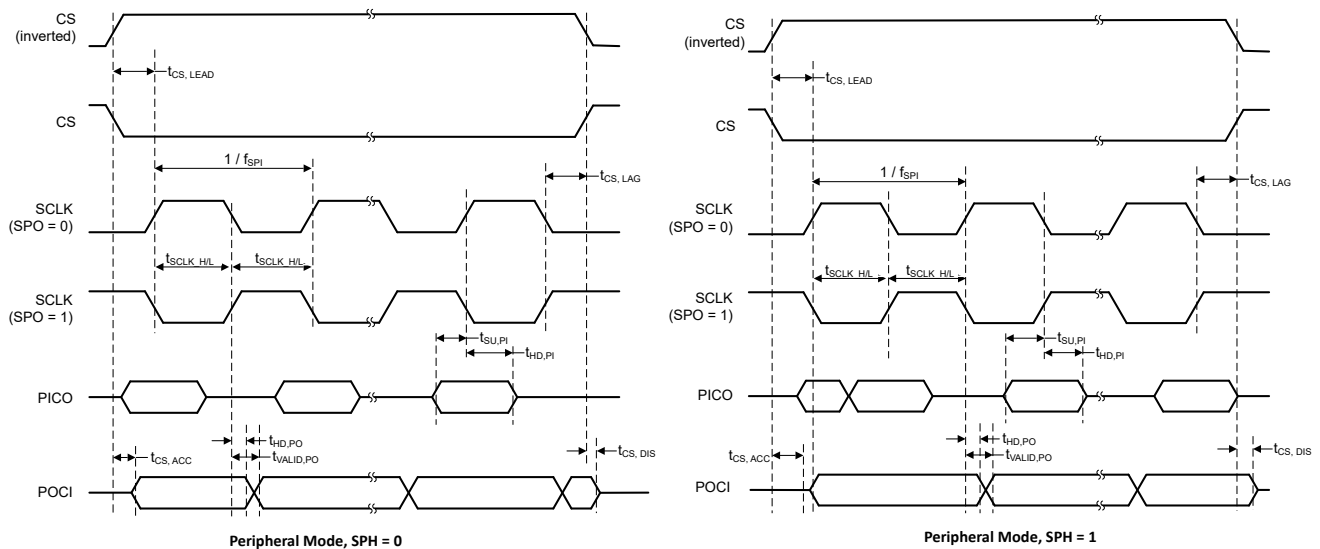


図 7-5. SPI のタイミング図 - ペリフェラル モード

## 7.10.4 CAN

### 7.10.4.1 CAN

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
f <sub>CANCLK</sub>	CAN 入力クロック周波数				80	MHz
f <sub>BAUD</sub>	CAN ボーレート				5	Mbps

## 7.10.5 QSPI

### 7.10.5.1 QSPI

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
f <sub>QSPI_CLK</sub>	QSPI クロック周波数	VDD ≥ 2.7V			40	MHz
		VDD ≥ 1.71V			20	MHz
DC <sub>QSPI_CLK</sub>	デューティ サイクル QSPI クロック		40	50	60	%
t <sub>QSPI_CLKH/L</sub>	QSPI クロックの High または Low 時間		1/ (2×f <sub>QSPI_CLK</sub> )			ns
t <sub>CS:LEAD</sub>	CS リード タイム、CS アクティブから最初のクロック エッジまで	SPH = 0	1 QSPI クロ ック			ns
t <sub>CS:LEAD</sub>	CS リード タイム、CS アクティブから最初のクロック エッジまで	SPH = 1	1/2 QSPI ク ロック			ns
t <sub>CS:LAG</sub>	CS 遅れ時間、最後のクロック エッジから CS 非アク ティブまで			1/2 QSPI ク ロック		ns
t <sub>CS:ACC</sub>	CS アクセス時間、CS アクティブから IOx データ出 力まで			1/2 QSPI ク ロック		ns
t <sub>SU:QSPI_IOx</sub>	QSPI_IOx 入力セットアップ時間	VDD ≥ 2.7V	2.5			ns
		VDD ≥ 1.71V	9			ns
t <sub>HDI:QSPI_IOx</sub>	QSPI_IOx 入力ホールド時間		5			ns
t <sub>VALID:QSPI_IOx</sub>	QSPI_IOx 出力有効時間	VDD ≥ 2.7V			6	ns
		VDD ≥ 1.71V			6.5	ns
t <sub>HDO:QSPI_IOx</sub>	QSPI_IOx 出力ホールド時間		3			ns

### 7.10.5.2 QSPI タイミング図

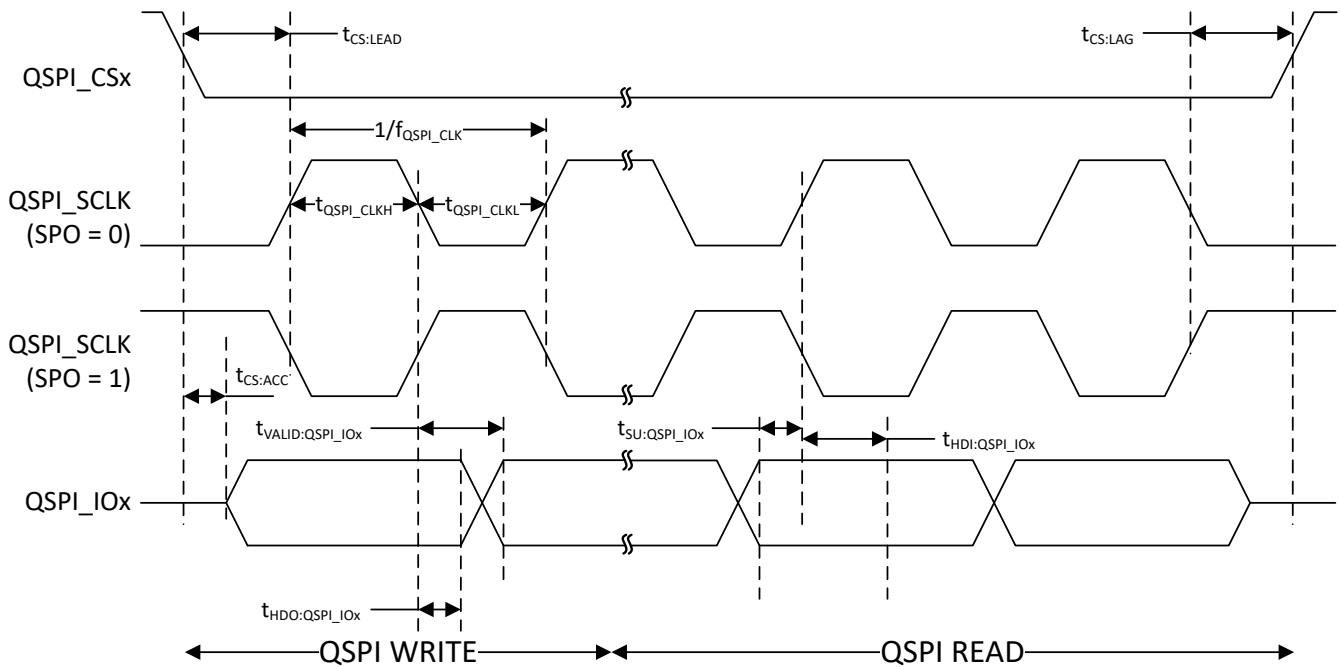


図 7-6. QSPI のタイミング図 - コントローラ モード

## 7.10.6 I2S/TDM

### 7.10.6.1 シリアル オーディオ

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
コントローラ モード						
f <sub>BCLK</sub>	シリアル オーディオ ビット クロック周波数	トランスミッタ モード			12.5	MHz
		レシーバ モード			12.5	MHz
t <sub>VALID:WCLK</sub>	ワード クロック出力の有効時間	VDD ≥ 2.7V			18	ns
		VDD ≥ 1.71V			21	ns
t <sub>HOLD:WCLK</sub>	ワード クロック出力ホールド時間		1			ns
t <sub>VALID:ADx</sub>	データ出力有効時間	VDD ≥ 2.7V、トランスミッタ モード			20.5	ns
		VDD ≥ 1.71V、トランスミッタ モード			28.5	ns
t <sub>HOLD:ADx</sub>	データ出力ホールド時間	トランスミッタ モード	3			ns
t <sub>SU:ADx</sub>	データ入力セットアップ時間	VDD ≥ 2.7V、レシーバ モード	8.5			ns
		VDD ≥ 1.71V、レシーバ モード	10			ns
t <sub>HOLD:ADx</sub>	データ入力ホールド時間	VDD ≥ 2.7V、レシーバ モード	2			ns
		VDD ≥ 1.71V、レシーバ モード	3.1			ns
ターゲット モード						
f <sub>BCLK</sub>	シリアル オーディオ ビット クロック周波数	トランスミッタ モード			25	MHz
		レシーバ モード			25	MHz
t <sub>SU:WCLK</sub>	ワード クロック入力のセットアップ時間		10			ns
t <sub>HOLD:WCLK</sub>	ワード クロック入力のホールド時間		1			ns
t <sub>VALID:ADx</sub>	データ出力有効時間	VDD ≥ 2.7V、トランスミッタ モード			18	ns
		VDD ≥ 1.71V、トランスミッタ モード			24.5	ns
t <sub>HOLD:ADx</sub>	データ出力ホールド時間	トランスミッタ モード	3			ns
t <sub>SU:ADx</sub>	データ入力セットアップ時間	レシーバ モード	6.5			ns
t <sub>HOLD:ADx</sub>	データ入力ホールド時間	レシーバ モード	1.5			ns

### 7.10.6.2 I2S/TDM タイミング図

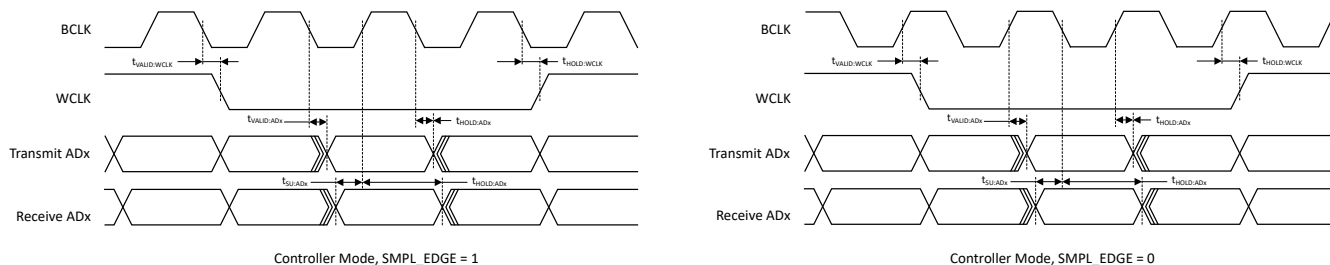


図 7-7. I2S/TDM タイミング図 - コントローラ モード

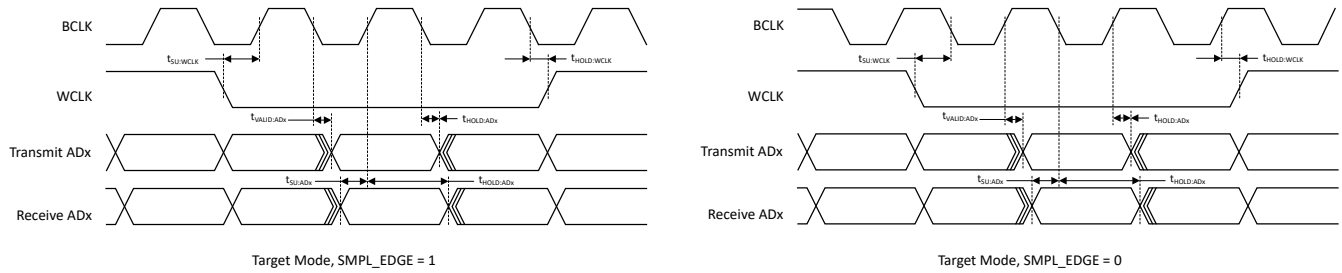


図 7-8. I2S/TDM タイミング図 - ターゲット モード

## 7.11 デジタル IO

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。

パラメータ		テスト条件 <sup>(1)</sup>		最小値	標準値	最大値	単位
電気的特性							
V <sub>IH</sub>	High レベル入力電圧	すべての I/O (リセットを除く)		0.7*VDD		VDD+0.3	V
		リセットピン		0.85*VDD		VDD+0.3	
V <sub>IL</sub>	Low レベル入力電圧	すべての I/O (リセットを除く)		-0.3		0.3*VDD	V
		リセットピン		-0.3		0.15*VDD	
V <sub>HYS</sub>	ヒステリシス	すべての I/O (リセットを除く)		0.1*VDD			
		リセットピン		0.3*VDD			
I <sub>Ikg</sub>	ハイ インピーダンスのリーク電流 <sup>(2) (3)</sup>	SDIO				50	nA
		HSIO				200	nA
		HDIO				280	nA
R <sub>PU</sub>	プルアップ抵抗				40		kΩ
R <sub>PD</sub>	プルダウン抵抗				40		kΩ
C <sub>I</sub>	入力容量				5		pF
V <sub>OH</sub>	High レベル出力電圧	SDIO	VDD ≥ 2.7V、I <sub>IO</sub> = −6mA VDD ≥ 1.71V、I <sub>IO</sub> = −2mA	VDD-0.4			V
		HSIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = −6mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = −3mA	VDD-0.4			
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = −4mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = −2mA	VDD-0.4			
		HDIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = −20mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = −10mA	VDD-0.4			
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = −6mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = −2mA	VDD-0.4			
V <sub>OL</sub>	Low レベル出力電圧	SDIO	VDD ≥ 2.7V、I <sub>IO</sub> = 6mA VDD ≥ 1.71V、I <sub>IO</sub> = 2mA			0.4	V
		HSIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = 6mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = 3mA			0.4	
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = 4mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = 2mA			0.4	
		HDIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = 20mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 1、I <sub>IO</sub> = 10mA			0.4	
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = 6mA VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、I <sub>IO</sub> = 2mA			0.4	

電源電圧が推奨範囲内で、自由気流の動作温度範囲内のとき (特に記述のない限り)。

パラメータ		テスト条件 <sup>(1)</sup>		最小値	標準値	最大値	単位
スイッチング特性							
f <sub>max</sub>	ポート出力周波数	SDIO <sup>(1)</sup>	VDD ≥ 2.7V、C <sub>L</sub> = 20pF			32	MHz
			VDD ≥ 1.71V、C <sub>L</sub> = 20pF			16	
		HSIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1、C <sub>L</sub> = 20pF			40	
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			32	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 1、C <sub>L</sub> = 20pF			24	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			16	
		HDIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1 <sup>(4)</sup> 、C <sub>L</sub> = 20pF			20	
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			20	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 1 <sup>(4)</sup> 、C <sub>L</sub> = 20pF			16	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			16	
t <sub>r</sub> 、t <sub>f</sub>	出力立ち上がり / 立ち下がり時間	SDIO	VDD ≥ 2.7V、C <sub>L</sub> = 20pF			3.5	ns
			VDD ≥ 1.71V、C <sub>L</sub> = 20pF			6.6	
		HSIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1、C <sub>L</sub> = 20pF			1.8	
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			5.9	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 1、C <sub>L</sub> = 20pF			3.7	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			12.6	
		HDIO	VDD ≥ 2.7V、DRV = 1、C <sub>L</sub> = 20pF			1.7	
			VDD ≥ 2.7V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			3.8	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 1、C <sub>L</sub> = 20pF			3.1	
			VDD ≥ 1.71V、DRV = 0、C <sub>L</sub> = 20pF			8.2	

(1) デバイスによって供給またはシンクされる |I<sub>IO</sub>| 電流の合計は、常に絶対最大定格を考慮する必要があります

(2) リーク電流は、対応するピンに VSS または VDD を印加して計測されます (特に記述のない限り)。

(3) デジタル ポート ピンのリーク電流は個別に計測されます。ポート ピンは入力として選択され、プルアップ / プルダウン抵抗は無効化されています。

(4) DRV = 1 の高駆動強度構成で HDIO を動作させる場合は、信号のスルー レートを制限する直列抵抗が必要です

## 7.12 TRNG

### 7.12.1 TRNG の電氣的特性

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
TRNG <sub>I<sub>ACT</sub></sub>	TRNG アクティブ電流	TRNG クロック = 20MHz		115		μA

### 7.12.2 TRNG スイッチング特性

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
TRNGCLK <sub>F</sub>	TRNG 入力クロック周波数		9.5	10	25	MHz
TRNG <sub>STARTUP</sub>	TRNG 起動時間			520		μs
TRNG <sub>LAT32</sub>	ランダムな 32 ビットを生成するためのレイテンシ	デシメーション比 = 4、TRNG クロック = 20MHz		6.4		μs
TRNG <sub>LAT256</sub>	ランダムな 256 ビットを生成するためのレイテンシ	デシメーション比 = 4、TRNG クロック = 20MHz		51.2		μs

## 7.13 エミュレーションおよびデバッグ

### 7.13.1 SWD のタイミング

自由気流での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
$f_{\text{SWD}}$	SWD 周波数				10	MHz
$t_{\text{setup}}$	SWDIO のセットアップ時間		4			ns
$t_{\text{hold}}$	SWDIO のホールド時間		1			ns
$t_{\text{ovalid}}$	SWDIO 出力の有効時間				10	ns
$t_{\text{ohold}}$	SWDIO 出力のホールド時間		5			ns

## 8 詳細説明

以降のセクションでは、このデータシートのデバイスを構成するすべてのコンポーネントについて説明します。これらのデバイスに内蔵されているペリフェラルは、メモリ マップ レジスタ (MMR) を介してソフトウェアで設定されます。詳細については、『[MSPM33C3 シリーズ 160MHz マイクロコントローラ テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の対応する章を参照してください。

### 8.1 TrustZone と FPU を搭載した Arm Cortex-M33 コア

Arm Cortex-M33 は、高性能かつローパワーの 32 ビット CPU であり、組み込みアプリケーションに効率的なセキュリティ機能を提供します。160MHz CPU サブシステム (MCPUSS) は、TrustZone テクノロジー、FPU、DSP 拡張機能を備えた Arm Cortex-M33 CPU を搭載し、4kB の命令キャッシュ、システム タイマ (SYSTICK)、メモリ保護ユニット、割り込み管理機能を備えています。MCPUSS の主な特長:

- セキュア状態と非セキュア状態をサポートする Armv8-M 拡張機能を使用した Arm TrustZone テクノロジー
- IEEE 754 単精度浮動小数点演算をサポートする浮動小数点演算ユニット (FPU)
- デジタル信号処理 (DSP) 拡張機能
- 4kB の命令キャッシュ。160MHz での 0 待機状態実行

構成可能なメモリ保護ユニット (MPU)。セキュアおよび非セキュア アプリケーション向けに最大 16 領域をサポート

- セキュアまたは非セキュアとして最大 8 領域の構成可能なセキュア属性ユニット (SAU)
- 24 ビットのダウン カウンタと自動リロード機能を備えたシステム タイマ (SysTick)
- 64 つのプログラマブル優先レベルを備えたネスト型ベクタ割り込みコントローラ (NVIC)
- 以前の CPU ブランチ アドレスのうち 4 つを格納できるマイクロトレース バッファ (MTB)
- 4 つのデータウォッチポイントと 8 つのブレイクポイントコンパレータをサポートするフル デバッグ機能

### 8.2 パワー マネージメントおよびクロック ユニット (PMCU)

#### 8.2.1 パワー マネージメントユニット (PMU)

パワー マネージメント ユニット (PMU) は、本デバイスのための内部的に安定化されたコア電源を生成し、また外部電源 (VDD) の監視を行います。PMU は、PMU 自体とアナログ ペリフェラルで使用するバンドギャップ基準電圧も内蔵しています。PMU の主な特長は次のとおりです。

- パワーオンリセット (POR) 電源モニタ
- ブラウンアウトリセット (BOR) 電源モニタ、プログラム可能な 3 つのスレッシュホールドを使った早期警告機能付き
- RUN、SLEEP、STOP、STANDBY 動作モードをサポートするコア レギュレータにより、性能と消費電力を動的に最適化
- パリティ保護されたトリムにより、パワー マネージメントトリムが破損した際、パワーオンリセット (POR) を直ちに生成

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「PMU」の章を参照してください。

#### 8.2.2 クロック モジュール (CKM)

クロック モジュールは以下に示す発振器を備えています。

- **LFOSC**: 内部低周波数発振器 (32kHz)
- **SYSOSC**: 内部高周波数発振器 (4MHz または 32MHz (出荷時に調整))
- **LFXT/LFCKIN**: 低周波の外部水晶発振器またはデジタル クロック入力 (32kHz)
- **HFXT/HFCKIN**: 高周波の外部水晶発振器またはデジタル クロック入力 (4~48MHz)
- **SYSPLL**: 1 出力 (32 ~ 160MHz) のシステム フェーズ ロック ループ

プロセッサ、バス、ペリフェラルで使用するために、クロック モジュールによって以下に示すクロックが分配されます。

- **MCLK**: MCLK ドメインの PD1 ペリフェラルのメイン システム クロック。SYSOSC または HSCLK から生成。RUN および SLEEP モードでアクティブ



- **MCLK/2**: MCLK/2 ドメインの PD1 ペリフェラルのメイン システム クロック。MCLK および 2 での除算から生成
- **MCLK/4**: MCLK/4 ドメインの PD1 ペリフェラルのメイン システム クロック。MCLK および 4 での除算から生成
- **CPUCLK**: プロセッサのクロック (MCLK から生成)。RUN モードでアクティブ。
- **ULPCLK**: PD0 ペリフェラル用の超低消費電力クロック。RUN、SLEEP、STOP、STANDBY モードでアクティブ。
- **MFCLK**: ペリフェラル用の 4MHz 固定中周波数クロック。RUN、SLEEP、STOP モードで使用可能。
- **LFCLK**: ペリフェラルまたは MCLK 用の 32kHz 固定低周波数クロック。RUN、SLEEP、STOP、STANDBY モードでアクティブ。
- **CLK\_OUT**: クロックを外部に出力するために使用。RUN、SLEEP、STOP、STANDBY モードで使用可能。
- **HFCLK**: HFXT または HFCLK\_IN から生成される高周波数クロック。RUN および SLEEP モードで使用可能。
- **HSCLK**: HFCLK または SYSPLL から生成される高速クロック。RUN および SLEEP モードで使用可能。
- **CANCLK**: CAN 機能クロック。HFCLK または SYSPLL から生成。
- **I2SCLK**: I2SCLK 機能クロック。HFCLK または SYSPLL から生成
- **LFOSCCLK**: IWDG と WWDT に使用。LFOSC から生成

詳細については、『[MSPM33 C3 シリーズ 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「CKM」の章を参照してください。

### 8.2.3 動作モード

MSPM33C3x MCU には 5 つのメイン動作モード (電力モード) があり、アプリケーションの要件に基づいてデバイスの消費電力を最適化できます。消費電力を低減するためのモードは次のとおりです。RUN、SLEEP、STOP、STANDBY、SHUTDOWN。CPU は RUN モードではコードをアクティブに実行します。ペリフェラル割り込みイベントにより、デバイスを SLEEP、STOP、または STANDBY モードから RUN モードにウェークアップできます。SHUTDOWN モードでは、消費電力を最小限に抑えるために内部コア レギュレータが完全に無効になり、ウェークアップは NRST、SWD インターフェイス、特定の IO におけるロジックレベルの一致、または低周波サブシステム (LFSS) からの割り込みによってのみ可能です。

性能と消費電力のバランスをさらに高めるために、MSPM33C3x デバイスには次の 3 つの電力ドメインが実装されています。PD1、PD0、VBAT。PD1 は、CPU、メモリ、高性能ペリフェラルを搭載しています。PD1 は、RUN モードと SLEEP モードで常に電源が供給されますが、他のすべてのモードでは無効になります。PD0 には、RUN、SLEEP、STOP、STANDBY モードで常に電源を供給する低速、低消費電力のペリフェラルが内蔵されています。SHUTDOWN モードでは、PD1 と PD0 の両方がディセーブルになります。VBAT は <sup>1</sup> V<sub>dd</sub> 以外の別の電源からアクセスできず、外部から V<sub>dd</sub> に接続できます。VBAT 電源ドメインには低周波数サブシステムが含まれており、電力が供給されると常にアクティブになります。

#### 8.2.3.1 動作モード別の機能

各動作モードでサポートされている機能を [表 8-1](#) に示します。

機能キー:

- **EN**: その機能は、指定されたモードでイネーブルされます。
- **DIS**: その機能は、指定されたモードでディセーブル (クロックまたは電源のどちらかが遮断) されますが、その機能の設定は保持されます。
- **OPT**: その機能は、指定されたモードでは任意であり、イネーブルに設定されている場合はイネーブルのままです。
- **NS**: その機能は、指定されたモードで自動的にディセーブルになりませんが、サポートされていません。
- **OFF**: その機能は、指定されたモードで完全に電源がオフになり、設定情報は保持されません。OFF 状態からウェークアップするときは、アプリケーション ソフトウェアですべてのモジュール レジスタを所望の設定に再構成する必要があります。

<sup>1</sup> VQFN32 パッケージに電力を供給でき、内部で VBAT と VDD に接続されています。VBAT ピンは、ユーザーは



**表 8-1. 動作モード別のサポートされている機能**

動作モード		RUN	SLEEP	ストップ	STANDBY	シャットダウン
発振器	SYSOSC	EN		OPT	DIS	OFF
	LFOSC または LFXT	EN (LFOSC または LFXT)				
	HFXT	OPT		DIS		OFF
	SYSPLL	OPT		DIS		OFF
クロック	CPUCLK	160MHz	DIS			OFF
	MCLK	160MHz		DIS		OFF
	MCLK/2	80MHz		DIS		OFF
	MCLK/4 (PD1)	40MHz		DIS		OFF
	ULPCLK	40MHz		4MHz	32kHz	OFF
	MFCLK	4MHz				
	LFCLK	32kHz				OFF
	HFCLK	OPT		DIS		OFF
	CANCLK	OPT		DIS		OFF
	I2SCLK	OPT		DIS		OFF
	RTCCLK	OPT				OPT
	LFCLK モニタ	OPT				OPT
	MCLK モニタ	OPT			DIS	OFF
PMU	POR モニタ	EN				OFF
	BOR モニタ	EN				OFF
	コア レギュレータ	高駆動能力	高駆動能力	中駆動能力	低駆動能力	OFF
コア機能	CPU	EN	DIS			OFF
	フラッシュ	EN		DIS		OFF
	SRAM0	EN		DIS		OFF
	SRAM1/2/3	EN		OFF		OFF

表 8-1. 動作モード別のサポートされている機能 (続き)

動作モード		RUN	SLEEP	ストップ	STANDBY	シャットダウン
PD1 ペリフェラル	ADC0	OPT		DIS		OFF
	ADC1	OPT		DIS		OFF
	AES	OPT		DIS		OFF
	CAN-FD0	OPT		DIS		OFF
	CAN-FD1	OPT		DIS		OFF
	CRC	OPT		DIS		OFF
	DMA0	OPT		DIS		OFF
	DMA1	OPT		DIS		OFF
	EVENTLP	OPT		DIS		OFF
	GSC	OPT		DIS		OFF
	I2S0	OPT		DIS		OFF
	I2S1	OPT		DIS		OFF
	キースタ	OPT		DIS		OFF
	PKA	OPT		DIS		OFF
	QSPI	OPT		DIS		OFF
	UC2 (SPI)	OPT		DIS		OFF
	UC15_0 (I2C)	OPT		DIS		OFF
	UC15_1 (I2C)	OPT		DIS		OFF
	UC12 (UART)	OPT		DIS		OFF
	UC13_0 (UART/SPI/I2C)	OPT		DIS		OFF
	UC13_1 (UART/SPI/I2C)	OPT		DIS		OFF
	UC13_2 (UART/SPI/I2C)	OPT		DIS		OFF
	UC13_3 (UART/SPI/I2C)	OPT		DIS		OFF
	UC14 (UART/I2C)	OPT		DIS		OFF
	SHA256	OPT		DIS		OFF
	TIMA0_0	OPT		DIS		OFF
	TIMA0_1	OPT		DIS		OFF
	TIMG12_0	OPT		DIS		OFF
	TIMG4_2	OPT		DIS		OFF
	TIMG4_3	OPT		DIS		OFF
	TIMG8_0	OPT		DIS		OFF
	TIMG8_1	OPT		DIS		OFF
	TRNG	OPT		DIS		OFF
	VREF	OPT		DIS		OFF
PD0 ペリフェラル	COMP0		OPT			OFF
	COMP1		OPT			OFF
	UC1_0 (UART/I2C)		OPT			OFF
	UC1_1 (UART/I2C)		OPT			OFF
	TIMG4_0		OPT			OFF
	TIMG4_1		OPT			OFF
	WWDT		OPT			OFF

**表 8-1. 動作モード別のサポートされている機能 (続き)**

動作モード		RUN	SLEEP	ストップ	STANDBY	シャットダウン
VBAT	RTC	OPT				
	IWDT	OPT				
	LFXT	OPT				
	BACKUP_REG	OPT				
	TAMPER	OPT				
IOMUX および IO ウェークアップ		EN				DIS (ウェーク付き)
ウェーク ソース		該当なし	任意の IRQ	PD0 IRQ、LFSS IRQ	PD0 IRQ、LFSS IRQ	IOMUX、NRST、 SWD

## 8.3 デバイス メモリ マップ

### 8.3.1 メモリ構成

表 8-2 に、デバイスのプラットフォーム メモリ マップを示します。

**表 8-2. プラットフォーム メモリ マップ**

メモリ領域	サブ領域	MSPM33C32xA	MSPM33C32x9
フラッシュ	非セキュア	0x0000.0000～0x00FF.FFFF	0x0000.0000～0x007F.FFFF
	セキュアな機能	0x1000.0000～0x10FF.FFFF	0x1000.0000～0x107F.FFFF
SRAM	非セキュア	0x2000.0000～0x203F.FFFF	0x2000.0000～0x203F.FFFF
	セキュアな機能	0x3000.0000～0x303F.FFFF	0x3000.0000～0x303F.FFFF
ペリフェラル	非セキュア	0x4000.0000～0x4FFF.FFFF	0x4000.0000～0x4FFF.FFFF
	セキュアな機能	0x5000.0000～0x5FFF.FFFF	0x5000.0000～0x5FFF.FFFF
サブシステム	非セキュア領域 0	0x6000.0000～0x6FFF.FFFF	0x6000.0000～0x6FFF.FFFF
	セキュア領域 0	0x7000.0000～0x7FFF.FFFF	0x7000.0000～0x7FFF.FFFF
	データ フラッシュ非セキュア	0x8000.0000～0x8000.7FFF	0x8000.0000～0x8000.7FFF
	非セキュア領域 1	0x8008.0000～0x8FFF.FFFF	0x8000.8000～0x8FFF.FFFF
	データ フラッシュ セキュア	0x9000.0000～0x9000.7FFF	0x9000.0000～0x9000.7FFF
	セキュア領域 1	0x9000.8000～0x9FFF.FFFF	0x9000.8000～0x9FFF.FFFF
	非セキュア領域 2	0xA000.0000～0xAFFF.FFFF	0xA000.0000～0xAFFF.FFFF
	セキュア領域 2	0xB000.0000～0xBFFF.FFFF	0xB000.0000～0xBFFF.FFFF
	非セキュア領域 3	0xC000.0000～0xCFFF.FFFF	0xC000.0000～0xCFFF.FFFF
	セキュア領域 3	0xD000.0000～0xDFFF.FFFF	0xD000.0000～0xDFFF.FFFF
システム PPB		0xE000.0000～0xE00F.FFFF	0xE000.0000～0xE00F.FFFF

### 8.3.2 ペリフェラル メモリ マップ

表 8-3 に、セキュア領域および非セキュア領域で使用可能なペリフェラルと、各領域のレジスタ ベース アドレスの一覧を示します。

**表 8-3. ペリフェラル メモリ マップ**

ペリフェラル名	非セキュア ベース アドレス	セキュア ベース アドレス	サイズ
HSADC0.CONFIG	0x4000.0000	0x5000.0000	0x2000
HSADC1.CONFIG	0x4000.2000	0x5000.2000	0x2000
HSADC0.FIFO	0x4000.5000	0x5000.5000	0x1000
HSADC1.FIFO	0x4000.7000	0x5000.7000	0x1000
TIMA0_0	0x4001.0000	0x5001.0000	0x2000
TIMA0_1	0x4001.2000	0x5001.2000	0x2000

表 8-3. ペリフェラル メモリ マップ (続き)

ペリフェラル名	非セキュア ベース アドレス	セキュア ベース アドレス	サイズ
DMA0	0x4002.0000	0x5002.0000	0x2000
DMA1	0x4002.2000	0x5002.2000	0x2000
FRI	0x4002.8000	0x5002.8000	0x2000
SYSMEM.CONFIG	0x4002.B000	0x5002.B000	0x2000
EAM	0x4002.D000	0x5002.D000	0x2000
QSPI	0x4003.2000	0x5003.2000	0x2000
NVMNW	0x4004.2000	0x5004.2000	0x2000
TRNG	0x4004.4000	0x5004.4000	0x2000
GSC	0x4004.7000	0x5004.7000	0x1000
UNICOMM1_0 (UC1_0)	0x4058.2000	0x5058.2000	0x2000
UC1_0.UART	0x4050.3000	0x5050.3000	0x1000
UC1_0.I2CC	0x4052.3000	0x5052.3000	0x1000
UC1_0.I2CT	0x4054.3000	0x5054.3000	0x1000
UNICOMM1_1 (UC1_1)	0x4058.4000	0x5058.4000	0x2000
UC1_1.UART	0x4050.5000	0x5050.5000	0x1000
UC1_1.I2CC	0x4052.5000	0x5052.5000	0x1000
UC1_1.I2CT	0x4054.5000	0x5054.5000	0x1000
SPG0	0x405A.1000	0x505A.1000	0x1000
UNICOMM2 (UC2)	0x4068.A000	0x5068.A000	0x2000
UC2.SPI	0x4066.1000	0x5066.1000	0x1000
UNICOMM15_0 (UC15_0)	0x4068.4000	0x5068.4000	0x2000
UC15_0.I2CC	0x4062.5000	0x5062.5000	0x1000
UC15_0.I2CT	0x4064.5000	0x5064.5000	0x1000
UNICOMM15_1 (UC15_1)	0x4068.6000	0x5068.6000	0x2000
UC15_1.I2CC	0x4062.7000	0x5062.7000	0x1000
UC15_1.I2CT	0x4064.7000	0x5064.7000	0x1000
UNICOMM12 (UC12)	0x4068.8000	0x5068.8000	0x2000
UC12.UART	0x4060.9000	0x5060.9000	0x1000
UNICOMM13_0 (UC13_0)	0x4068.0000	0x5068.0000	0x2000
UC13_0.UART	0x4060.B000	0x5060.B000	0x1000
UC13_0.I2CC	0x4062.B000	0x5062.B000	0x1000
UC13_0.I2CT	0x4064.B000	0x5064.B000	0x1000
UC13_0.SPI	0x4066.B000	0x5066.B000	0x1000
SPG1	0x406A.1000	0x506A.1000	0x1000
UNICOMM13_1 (UC13_1)	0x4076.1000	0x5076.1000	0x1000
UC13_1.UART	0x4070.1000	0x5070.1000	0x1000
UC13_1.I2CC	0x4072.1000	0x5072.1000	0x1000
UC13_1.I2CT	0x4074.1000	0x5074.1000	0x1000
UC13_1.SPI	0x4076.1000	0x5076.1000	0x1000
UNICOMM13_2 (UC13_2)	0x4078.2000	0x5078.2000	0x2000
UC13_2.UART	0x4070.3000	0x5070.3000	0x1000
UC13_2.I2CC	0x4072.3000	0x5072.3000	0x1000
UC13_2.I2CT	0x4074.3000	0x5074.3000	0x1000
UC13_2.SPI	0x4076.3000	0x5076.3000	0x1000
UNICOMM13_3 (UC13_3)	0x4078.4000	0x5078.4000	0x2000

**表 8-3. ペリフェラル メモリ マップ (続き)**

ペリフェラル名	非セキュア ベース アドレス	セキュア ベース アドレス	サイズ
UC13_3.UART	0x4070.5000	0x5070.5000	0x1000
UC13_3.I2CC	0x4072.5000	0x5072.5000	0x1000
UC13_3.I2CT	0x4074.5000	0x5074.5000	0x1000
U13_3.SPI	0x4076.5000	0x5076.5000	0x1000
UNICOMM14 (UC14)	0x4078.6000	0x5078.6000	0x2000
UC14.UART	0x4070.7000	0x5070.7000	0x1000
UC14.I2CC	0x4072.7000	0x5072.7000	0x1000
UC14.I2CT	0x4074.7000	0x5074.7000	0x1000
SPG2	0x407A.1000	0x507A.1000	0x1000
SYSCCTL	0x400A.F000	0x500A.F000	0x4000
TIMG4_0	0x400C.0000	0x500C.0000	0x2000
TIMG4_1	0x400C.2000	0x500C.2000	0x2000
DEBUGSS	0x400C.7000	0x500C.7000	0x2000
EVENT	0x400C.9000	0x500C.9000	0x3000
IOMUX	0x400C.C000	0x500C.C000	0x2000
LFSS	0x400D.8000	0x500D.8000	0x2000
COMP0	0x400E.0000	0x500E.0000	0x2000
COMP1	0x400E.2000	0x500E.2000	0x2000
VREF	0x400E.8000	0x500E.8000	0x2000
GPIO0	0x400F.0000	0x500F.0000	0x2000
GPIO1	0x400F.2000	0x500F.2000	0x2000
GPIO2	0x400F.4000	0x500F.4000	0x2000
CAN-FD0	0x4011.0000	0x5011.0000	0x8000
CAN-FD1	0x4011.8000	0x5011.8000	0x8000
TIMG4_2	0x4018.0000	0x5018.0000	0x2000
TIMG4_3	0x4018.2000	0x5018.2000	0x2000
TIMG8_0	0x4018.4000	0x5018.4000	0x2000
TIMG8_1	0x4018.6000	0x5018.6000	0x2000
TIMG12_0	0x4018.8000	0x5018.8000	0x2000
I2S0	0x401A.0000	0x501A.0000	0x2000
I2S1	0x401A.2000	0x501A.2000	0x2000
AES	0x401B.0000	0x501B.0000	0x2000
CRC	0x401B.2000	0x501B.2000	0x2000
SHA256	0x401B.4000	0x501B.4000	0x2000
KEYSTORE.CONTROL	0x401B.7000	0x501B.7000	0x1000
PKA	0x401C.0000	0x501C.0000	0x20000
MTB	0x4040.2000	0x5040.2000	0x1000
MTBRAM	0x4040.3000	0x5040.3000	0x0020

## 8.4 NVIC 割り込みマップ

表 8-4 に、このデバイスの各ペリフェラルの IRQ マッピングを示します。

表 8-4. 割り込みベクタ番号

ペリフェラル名	NVIC IRQ
SYSCTL	0
DEBUGSS	1
フラッシュ コントローラ	2
WWDT	3
EVENT SUB PORT0	4
EVENT SUB PORT1	5
GPIO0	6
GPIO1	7
GPIO2	8
HSADC0 SEQ0	9
HSADC0 SEQ1	10
HSADC0 SEQ2	11
HSADC0 SEQ3	12
HSADC0 DCOMP	13
HSADC1 SEQ0	14
HSADC1 SEQ1	15
HSADC1 SEQ2	16
HSADC1 SEQ3	17
HSADC1 DCOMP	18
CAN-FD0	19
TIMA0_0	20
TIMG4_0	21
TIMG4_1	22
TIMG8_0	23
TIMG12_0	24
UNICOMM1_0	25
UNICOMM1_1	26
UNICOMM2	27
UNICOMM15_0	28
UNICOMM15_1	29
UNICOMM12	30
UNICOMM13_0	31
UNICOMM13_1	32
CAN-FD1	33
TIMA0_1	34
TIMG4_2	35
TIMG4_3	36
TIMG8_1	37
COMP0	38
COMP1	39
TRNG	40
AES	41

**表 8-4. 割り込みベクタ番号 (続き)**

ペリフェラル名	NVIC IRQ
LFSS	42
DMA0	43
DMA1	44
I2S0	45
I2S1	46
QSPI0	47
SHA256	48
PKA	49
UNICOMM13_2	50
UNICOMM13_3	51
UNICOMM14	52

## 8.5 組込みフラッシュ メモリ

実行可能なプログラム コードとアプリケーション データを格納するため、不揮発性フラッシュ メモリ (合計最大 1MB/ 512kB) のデュアル バンクと、独立したデータ フラッシュ バンク (32kB) が備わっています。

フラッシュの主な特長は次のとおりです。

- ハードウェア ECC 保護 (エンコードおよびデコード)、シングル ビット誤り訂正およびダブル ビット誤り検出機能付き。
- 推奨電源電圧範囲全体にわたって、インサーキットでの書き込み / 消去動作をサポート
- デュアル バンク モードでサポートされる書き込み動作をしているときの読み取り
- 2kB の小さなセクタ サイズ (2kB の最小消去分解能)
- フラッシュ書き込み消去保護
  - 各フラッシュ バンクの最初の 32 セクタには、2kB 単位での書き込み消去保護機能があります。
  - 各フラッシュ バンクの書き込み消去保護のセクタ (16kB 単位)。
- グローバル セキュリティ コントローラ (GSC) を使用して、すべてのイニシエータに対して Trustzone セキュリティと MPU 保護を拡張

『[MSPM33C3x 160-MHz マイクロコントローラ テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「NVM」の章を参照してください。

## 8.6 内蔵 SRAM

このデバイスは、誤り訂正コード (ECC) によって完全に保護された 4 つのバンクで 256kB の SRAM を内蔵しています。SRAM は、コードに加えて、呼び出しスタック、ヒープ、グローバル データなどの揮発性情報を格納するために使用できます。

- ハードウェア ECC 保護 (エンコードおよびデコード)、シングル ビット誤り訂正およびダブル ビット誤り検出機能付き。
- SRAM0 (64kB) メモリは、STOP および STANDBY 動作モードの低消費電力モードで完全に保持されます。
- グローバル セキュリティ コントローラ (GSC) を使用して、すべてのイニシエータに対して Trustzone セキュリティと MPU 保護を拡張します。
  - 16kB の SRAM チャンク サイズは可変サイズなので、セキュア / 非セキュアおよび特権 / ユーザー モードのスレッドにメモリを割り当てやすくなっています。
- 電源投入時にメモリ内容を自動的に消去します。
- 異なるメモリ バンクに同時にアクセスしているイニシエータに対して、アクセスの調停処理は行われません。
- SRAM バンク 2 および 3 の間でのインターリーブ アクセス。
- 同じバンク アクセスでアクセス時間を短縮するための、読み取り / 書き込み動作の 4 層 SRAM キャッシュ バッファ

表 8-5 に、デバイスの複数の SRAM バンクの動作条件を示します。

表 8-5. SRAM バンク プロパティ

	SRAM0	SRAM1/2/3
0 待機状態の周波数	90MHz	120MHz
RUN モードの状態	アクティブ	アクティブ
SLEEP モードの状態	アクティブ	アクティブ
STOP モードの状態	保持	OFF
STANBY モードの状態	保持	OFF
SHUTDOWN モードの状態	OFF	OFF

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「SRAM」の章を参照してください。

## 8.7 DMA

ダイレクト メモリ アクセス (DMA) コントローラを使うと、CPU を介さずに、いずれかのメモリ アドレスから別のメモリ アドレスにデータを移動できます。たとえば、DMA を使って ADC 変換メモリから SRAM にデータを移動できます。DMA を使用すると、ペリフェラルとの間でデータをやりとりするとき、CPU をウェークアップする必要がなく、低消費電力モードのまま維持できるため、システムの消費電力を削減できます。

- DMA0: 4 つの独立した DMA 転送チャンネル
  - リセット時のセキュア リソース
  - 繰り返し転送モードをサポートする 2 つのフル機能チャンネル (DMA0-DMA1)
  - シングル転送モードとスキップ モードをサポートする 2 つの基本チャンネル (DMA2-DMA3)
- DMA1: 12 つの独立した DMA 転送チャンネル
  - リセット時の非セキュア リソース
  - 繰り返し転送モードをサポートする 6 つのフル機能チャンネル (DMA0-DMA5)
  - シングル転送モードとスキップ モードをサポートする 6 つの基本チャンネル (DMA6-DMA11)
- DMA チャンネルの優先度を設定可能
- バイト (8 ビット)、ショートワード (16 ビット)、ワード (32 ビット)、ロングワード (64 ビット)、またはバイトとワードの混合の転送機能
- 最大 64k のブロック サイズのすべてのデータ タイプの転送をサポートする転送カウンタ
- DMA 転送トリガの選択を設定可能
- 他のチャンネルにサービスを提供するためのアクティブ チャンネル割り込み
- ピンポン バッファ アーキテクチャのための早期割り込み生成
- 他のチャンネルでのアクティビティ完了時のチャンネルのカスケード化
- データの再構成をサポートするためのストライド モード (3 相測定アプリケーションなど)

表 8-6 に、DMA メモリ マップ レジスタの DMATCTL.DMATSEL 制御ビットを使って設定された DMA で利用可能なトリガの一覧を示します。

### 注

DMA0 は、PD0 のペリフェラルへのアクセスが制限されており、PD0 の PMU (SYSCTL) と UC1 のみアクセスできます。

表 8-6. DMA のトリガの割り当て

TRIGGER 0:41	DMA0	DMA1
0	ソフトウェア	ソフトウェア
1	一般サブスクライバ 0 (FSUB_0)	一般サブスクライバ 0 (FSUB_0)
2	一般サブスクライバ 1 (FSUB_1)	一般サブスクライバ 1 (FSUB_1)



**表 8-6. DMA のトリガの割り当て (続き)**

TRIGGER 0:41	DMA0	DMA1
3	AES パブリッシャ 1	AES パブリッシャ 1
4	AES パブリッシャ 2	AES パブリッシャ 2
5	ADC0 SEQ0	ADC0 SEQ0
6	ADC0 SEQ1	ADC0 SEQ1
7	ADC0 SEQ2	ADC0 SEQ2
8	ADC0 SEQ3	ADC0 SEQ3
9	ADC1 SEQ0	ADC1 SEQ0
10	ADC1 SEQ1	ADC1 SEQ1
11	ADC1 SEQ2	ADC1 SEQ2
12	ADC1 SEQ3	ADC1 SEQ3
13	SHA パブリッシャ 1	SHA パブリッシャ 1
14	I2S0 パブリッシャ 1	I2S0 パブリッシャ 1
15	I2S0 パブリッシャ 2	I2S0 パブリッシャ 2
16	I2S1 パブリッシャ 1	I2S1 パブリッシャ 1
17	I2S1 パブリッシャ 2	I2S1 パブリッシャ 2
18	QSPI RX	QSPI RX
19	QSPI TX	QSPI TX
20	UNICOMM1_0.TX	予約済み
21	UNICOMM1_0.RX	予約済み
22	UNICOMM1_1.TX	予約済み
23	UNICOMM1_1.RX	予約済み
24	UNICOMM2.TX	UNICOMM2.TX
25	UNICOMM2.RX	UNICOMM2.RX
26	UNICOMM15_0.TX	UNICOMM15_0.TX
27	UNICOMM15_0.RX	UNICOMM15_0.RX
28	UNICOMM15_1.TX	UNICOMM15_1.TX
29	UNICOMM15_1.RX	UNICOMM15_1.RX
30	UNICOMM12.TX	UNICOMM12.TX
31	UNICOMM12.RX	UNICOMM12.RX
32	UNICOMM13_0.TX	UNICOMM13_0.TX
33	UNICOMM13_0.RX	UNICOMM13_0.RX
34	UNICOMM13_1.TX	UNICOMM13_1.TX
35	UNICOMM13_1.RX	UNICOMM13_1.RX
36	UNICOMM13_2.TX	UNICOMM13_2.TX
37	UNICOMM13_2.RX	UNICOMM13_2.RX
38	UNICOMM13_3.TX	UNICOMM13_3.TX
39	UNICOMM13_3.RX	UNICOMM13_3.RX
40	UNICOMM14.TX	UNICOMM14.TX
41	UNICOMM14.RX	UNICOMM14.RX

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「DMA」の章を参照してください。

## 8.8 イベント マネージャ

イベント マネージャは、1 つのエンティティ (ペリフェラルなど) から別のエンティティ (第 2 のペリフェラル、DMA、CPU など) にデジタル イベントを転送します。イベント マネージャは、静的なルートとプログラマブルなルートの組み合わせを含むイベント ファブリックによって相互接続された一連の定義済みイベント パブリッシャ (ジェネレータ) およびサブスクライバ (レシーバ) によるイベント転送を実装しています。

イベント マネージャによって転送されるイベントには、以下が含まれます。

- 割り込み要求 (IRQ) として CPU に転送されるペリフェラル イベント (静的イベント)
  - 例: CPU に送られる RTC 割り込み
- DMA トリガとして DMA に転送されるペリフェラル イベント (DMA イベント)
  - 例: DMA 転送を要求するための、DMA への UART データ受信トリガ
- ハードウェアでの動作を直接トリガするため、別のペリフェラルに転送されるペリフェラル イベント (汎用イベント)
  - 例: TIMx タイマ ペリフェラルが ADC サブスクライバ ポートに周期的イベントを発行し、ADC がこのイベントを使ってサンプリング開始をトリガする。

『MSPM33C3x 160-MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル』の「イベント」章を参照してください。

**表 8-7. 汎用イベント チャネル**

汎用ルートは、1:1 ルートと 1:2 スプリッタ ルートのどちらかです。これらのルートでは、イベントを発行しているペリフェラルは、利用可能な複数の汎用ルート チャネルの 1 つを使ってそのイベントを別の 1 つのエンティティ (スプリッタ ルートの場合は複数のエンティティ) に公開するように構成されています。ここでエンティティとは、別のペリフェラル、汎用 DMA トリガイベント、または汎用 CPU イベントです。

CHANID	汎用ルートチャネルの選択	チャネル タイプ
0	汎用イベント チャネルが選択されていない。	該当なし
1	汎用イベント チャネル 1 が選択されている。	1:1
2	汎用イベント チャネル 2 が選択されている。	1:1
3	汎用イベント チャネル 3 が選択されている。	1:1
4	汎用イベント チャネル 4 が選択されている。	1:1
5	汎用イベント チャネル 5 が選択されている。	1:1
6	汎用イベント チャネル 6 が選択されている。	1:1
7	汎用イベント チャネル 7 が選択されている。	1:1
8	汎用イベント チャネル 8 が選択されている。	1:1
9	汎用イベント チャネル 9 が選択されている。	1:1
10	汎用イベント チャネル 10 が選択されている。	1:1
11	汎用イベント チャネル 11 が選択されている。	1:1
12	汎用イベント チャネル 12 が選択されている。	1:2 (スプリッタ)
13	汎用イベント チャネル 13 が選択されている。	1:2 (スプリッタ)
14	汎用イベント チャネル 14 が選択されている。	1:2 (スプリッタ)
15	汎用イベント チャネル 15 が選択されている。	1:2 (スプリッタ)

## 8.9 エラー アグリゲータ モジュール (EAM)

エラー アグリゲータ モジュール (EAM) は、システムメモリとセキュリティ エラーのシングル誤り訂正 (SEC) とダブル誤り訂正 (DED) を集約します。EAM は、エラーの優先度に基づいて CPU への割り込みまたは NMI を生成します。EAM モジュールはセキュリティ ファイアウォールによって保護されているため、アプリケーションのセキュア モードのカスタマー クリティカル コードがコンテキスト セーフ メソッドでエラーを処理できます。

EAM は、以下の機能をサポートしています。

- ・フラッシュと SRAM からの SEC と DED の ECC エラー ログ記録
- ・メモリとペリフェラル用のファイアウォール領域への非セキュア アクセスに関するセキュリティ エラー ログ記録
- ・フラッシュ内の非表示保護領域のセキュリティ エラー ログ記録
- ・イニシエータによる最初のエラー ログ記録とアクセス エラー タイプのログ記録

## 8.10 GPIO

汎用入出力 (GPIO) ペリフェラルを使用することにより、デバイス ピンとの間でデータを読み書きできます。ポート A、ポート B、ポート C の GPIO ペリフェラルを使用することで、これらのデバイスは最大 93 本の GPIO ピンをサポートします。

GPIO モジュールの主な特長は次のとおりです。

- ・ソフトウェアでのリード モディファイライト構造を必要とせずに、複数のビットのセット、クリア、トグルが可能
- ・「ウェイクアップ機能付きの標準」駆動機能を持つ GPIO により、デバイスを SHUTDOWN モードからウェイクアップ可能
- ・任意の GPIO ポートによる、STOP および STANDBY モードからの低消費電力ウェイクアップを可能にする「FastWake」機能
- ・ユーザー制御の入力フィルタリング

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「GPIO」の章を参照してください。

## 8.11 IOMUX

IOMUX ペリフェラルは IO パッド構成を可能にし、デバイス ピンを出入りするデジタル データの流れを制御します。IOMUX の主な特長は次のとおりです。

- ・IO パッド構成レジスタにより、プログラム可能な駆動強度、速度、プルアップまたはプルダウンなどを実現
- ・デジタル ピン多重化により、複数のペリフェラル信号を同じ IO パッドに接続可能
- ・PINCM レジスタを使って、ピンの機能と能力をユーザー設定可能

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「IOMUX」の章を参照してください。

### 8.11.1 入力/出力の回路図

IOMUX は、デジタル IO で使用するペリフェラル機能の選択を管理します。また、出力ドライバ、入力パス、SHUTDOWN モードからのウェイクアップ ロジックの制御機能も備えています。詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「IOMUX」章を参照してください。

図 8-1 に、フル機能 IO ピンのミクスト シグナル IO ピン スライスの回路図を示します。すべてのピンに対して、アナログ機能、ウェイクアップ ロジック、駆動強度制御、プルアップまたはプルダウン抵抗が利用可能であるとは限りません。特定のピンでサポートされている機能の詳細については、デバイスごとのデータシートを参照してください。

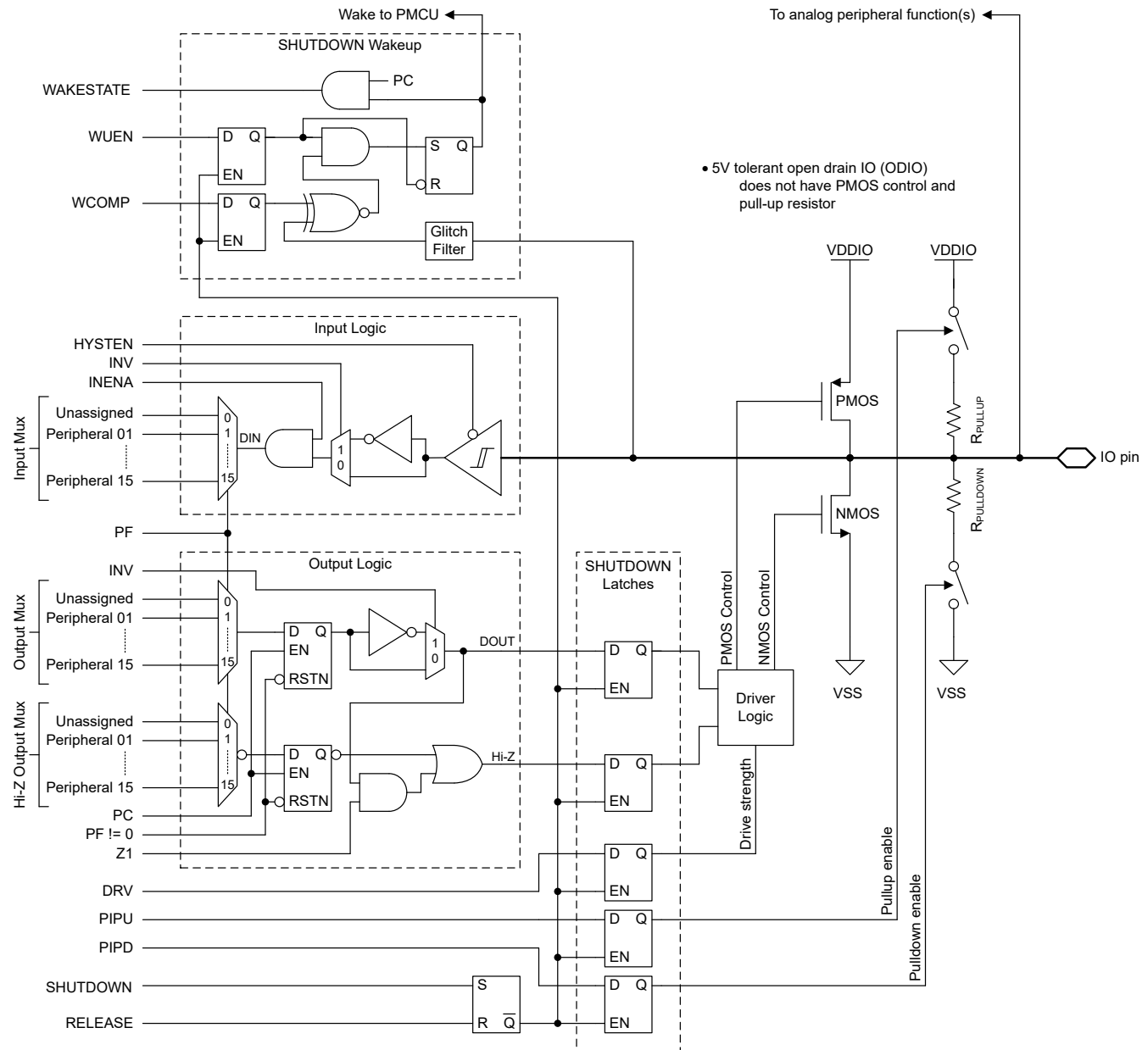


図 8-1. 入力 / 出力の回路図 (上位セット)

## 8.12 アナログ モジュール

### 8.12.1 HSADC

このデバイスの 2 つのアナログ / デジタル コンバータ (ADC) モジュール、HSADC0 および HSADC1 は、いずれもシングルエンド入力で高速な 12 ビット変換をサポートし、同時サンプリング動作を実現します。

HSADC の主な特長は次のとおりです。

- 12 ビットの出力分解能、9.4Msps、11.2 ビットを超える ENOB
- ハードウェア平均化により、587ksps で 14 ビットの実効分解能を実現
- 最大 36 の合計外部入力チャネル
- 最大 4 つの独立した、可変長シーケンサ、FIFO 結果読み出し付き

- 変換用に最大 4 つのアナログ チャネル シーケンスを割り当てます
- ハイ インピーダンス アナログ信号向けの最大 1472 サンプル クロックの独立したサンプル / ホールド ウィンドウ
- ユーザーが構成可能な自動中止機能で、アクティブ変換時の高優先シーケンスを優先
- VREF- または (VREF+ - VREF-)/2 にプリセットされたサンプル容量リセット オプション
- オフセット補正、ゼロクロス検出、High/Low 比較機能を備えた、最大 4 つの後処理ブロック (PPB)
- 温度センシングおよび電源監視用の内部チャネル
- ソフトウェアで選択可能なリファレンス電圧:
  - 内部リファレンス電圧、1.4V および 2.5V に設定可能 (VREF+/- ピンにデカップリング コンデンサが必要)
  - 外部リファレンス電圧、VREF+/- ピンを経由して ADC に供給

**表 8-8. ADC チャネル割り当て**

CHANNEL[0:31]	信号名 <sup>(1)</sup>	
	HSADC0	HSADC1
0	A0_0	A1_0
1	A0_1	A1_1
2	A0_2	A1_2
3	A0_3	A1_3
4	A0_4	A1_4
5	A0_5	A1_5
6	A0_6	A1_6
7	A0_7	A1_7
8	A0_8	A1_8
9	A0_9	A1_9
10	A0_10	A1_10
11	温度センサ	A1_11
12	A0_12	A1_12
13	A0_13	A1_13
14	A0_14	A1_14
15	A0_15	-
16	A0_16	-
17	A0_17	-
18	A0_18	-
19	A0_19	-
20	A0_20	-
21	A0_21	-
22 ~ 29	-	-
30	VBAT モニタ	VBAT モニタ
31	電源モニタ	電源モニタ

(1) デバイスのアナログ接続の詳細については、[セクション 8.12.5](#) を参照してください。

詳細については、『[MSPM33C3x 160-MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「ADC」の章を参照してください。

### 8.12.2 COMP

本デバイスのコンパレータ ペリフェラルは、2 つの入力端子の電圧レベルを比較し、この比較に基づいてデジタル信号を出力します。COMP は、以下の主な機能をサポートしています。

- プログラマブル ヒステリシス

- リファレンス電圧をプログラム可能:
  - 外部リファレンス電圧 (VREF IO)
  - 内部リファレンス電圧 (1.4V、2.5V)
  - 8 ビットリファレンス DAC を内蔵し、その出力は外部オペアンプに接続することもできます。
- 動作モードを設定可能:
  - 高速モード
  - 低消費電力モード
- 出力グリッチ フィルタ遅延をプログラム可能
- 6 つのブランキング ソースをサポート (COMP の章の CTL2 レジスタを参照)
- ほとんどの低消費電力モードで、最大 4 チャンルの ADC からのデバイス ウェークアップをサポート
- 先進のタイマ フォルト処理機能に接続された出力
- コンパレータ レジスタの IPSEL および IMSEL ビットを使用して、デバイス ピンまたは内部アナログ モジュールからコンパレータ チャンネル入力を選択できます。

表 8-9. COMP ブランキング ソース表

CTL2.BLANKSRC の値	ブランキング ソース
1	TIMA0_0.CC2
2	TIMA0_0.CC3
3	TIMA0_1.CC2
4	TIMA0_1.CC3
5	TIMG4_0.CC1
6	TIMG4_1.CC1

表 8-10. COMP0 入力チャネル選択

IPSEL / IMSEL ビット	正端子入力	負端子入力
0x0	COMP0_IN0+	COMP0_IN0-
0x1	COMP0_IN1+	COMP0_IN1-
0x2	COMP0_IN2+	COMP0_IN2-
0x3	COMP0_IN3+	COMP0_IN3-

表 8-11. COMP1 入力チャネル選択

IPSEL / IMSEL ビット	正端子入力	負端子入力
0x0	COMP1_IN0+	COMP1_IN0-
0x1	COMP1_IN1+	COMP1_IN1-
0x2	COMP1_IN2+	COMP1_IN2-
0x3	COMP1_IN3+	COMP1_IN3-

デバイスのアナログ接続の詳細については、『[デバイスのアナログ接続](#)』を参照してください。

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「COMP」の章を参照してください。

### 8.12.3 温度センサ

温度センサは、デバイス温度に対して直線的に変化する電圧を出力します ( $-2\text{mV}/^{\circ}\text{C}$ )。温度センサの出力は、温度からデジタルへの変換を可能にするため、ADC 入力チャネルの 1 つに内部的に接続されています。

出荷時調整値を使ってデバイスの温度を計算する方法については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「温度センサ」セクションを参照してください。

#### 8.12.4 VREF

これらのデバイスの共有リファレンス電圧モジュール (VREF) には、構成可能なリファレンス電圧バッファが含まれており、ユーザーはオンボードのアナログ パリフェラルに安定したリファレンス電圧を供給できます。また、より高い精度が必要なアプリケーション向けに、外部リファレンスの取り込みもサポートしています。

VREF の主な特長は次のとおりです。

- ユーザー選択可能な 1.4V および 2.5V の内部リファレンス
- 内部リファレンスは、フルスピード ADC の動作をサポート
- VREF+/- デバイス ピンでの外部リファレンス取り込みをサポート
- 適切な動作のために、VREF+/- ピンにデカップリング コンデンサを配置する必要があります。詳細については、「[VREF](#)」仕様セクションを参照してください

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「VREF」の章を参照してください。

## 8.12.5 デバイスのアナログ接続

図 8-2 に、本デバイスの内部アナログ接続を示します。

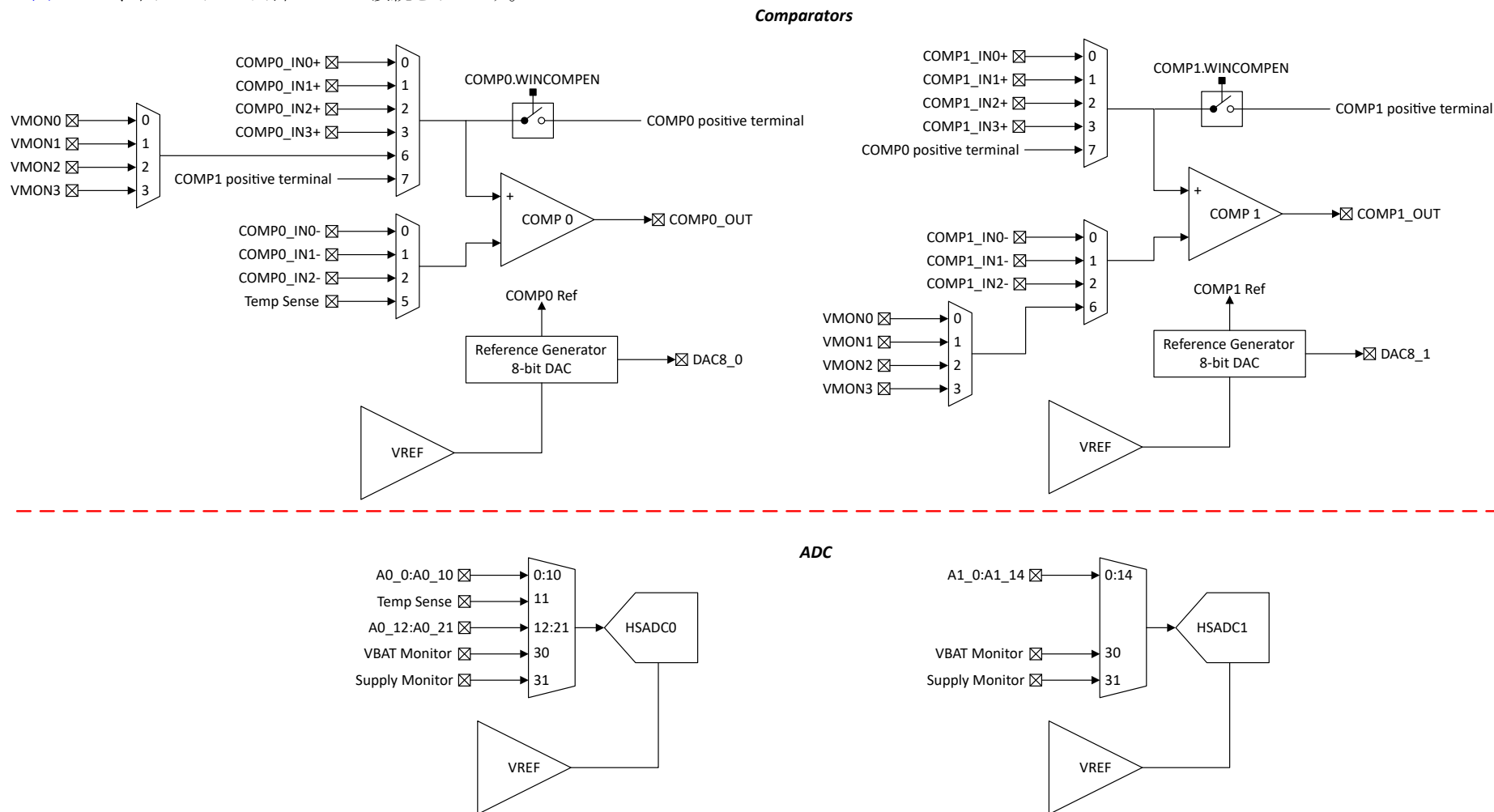


図 8-2. デバイスのアナログ接続



## 8.13 セキュリティと暗号化

デバイス セキュリティは、以下のペリフェラルで構成されています

- デバイス セキュリティ用のグローバル セキュリティ コントローラ (GSC)
- AES (Advanced Encryption Standard) アクセラレータ
- ハッシュベースのメッセージ認証コード (HMAC) 機能を搭載した Secure Hash Algorithm (SHA256) アクセラレータ
- 非対称暗号化動作のための公開鍵アクセラレータ (PKA)
- 真性乱数生成器 (TRNG)
- キーストア コントローラ
- 巡回冗長性検査 (CRC)

### 8.13.1 グローバル セキュリティ コントローラ (GSC)

グローバル セキュリティ コントローラ (GSC) は、フル デバイスのセキュアおよび特権属性を構成します。GSC は、すべてのバス イニシエータでデバイスのセキュリティとペリフェラルのプロパティが同じであることを保証する複数のブロックで構成されています。

- フラッシュ、SRAM、およびペリフェラルのセキュアおよび特権属性を構成します
- セキュリティレベルおよび特権状態違反を NMI またはバス障害として構成します
- ウォーターマークを使用して、開始セクタと終了セクタにフラッシュ セクタの非表示保護を構成します
- CPU のセキュリティ違反をエラー アグリゲータ モジュール (EAM) に記録し、イニシエータおよび宛先アドレスを識別します
- アプリケーションが読み取る DICE チェックサムの結果を提供します

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「GSC」の章を参照してください。

### 8.13.2 AESADV

AES 高度な (AESADV) アクセラレータ モジュールは、AES (Advanced Encryption Standard) に従って 128 ビットまたは 256 ビットのキーをハードウェアに配置し、128 ビットのデータ ブロックの暗号化と復号化を実行します。AES は、FIPS PUB 197 で規定されている対称キー ブロック暗号アルゴリズムです。

AESADV アクセラレータには、次のような機能があります。

- 128 ビットと 256 ビットのキーによる AES 動作
- ハードウェア内でのキー スケジューリング
- ENC /復号化のみのモード: CBC、CFB-1、CFB-8、CFB-128、OFB-128、CTR/ICM
- 認証専用モード: CBC-MAC、CMAC
- AES-CCM および AES-GCM モードのサポート
- AES-CCM および AES-GCM モードは、ペイロード データのホールド /レジュームによる継続をサポートしています
- 32 ビットワードのアクセスにより、キー データ、入力データ、および出力データを供給
- AESADV 準備完了割り込み
- 入出力データの DMA トリガ
- RUN モードと SLEEP モードをサポート (デバイスのテクニカル リファレンス マニュアルの「[動作モード](#)」セクションを参照)

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「AESADV」の章を参照してください。

### 8.13.3 SHA256

SHA256 は、ハードウェア アクセラレーション対応ハッシュ関数を提供します。これらの関数はメッセージの簡潔な表現やデータファイル コール ダイジェストを生成し、メッセージの整合性を検証するために使用することができます。

- FIPS 180-3 規格に準拠した SHA-2 (SHA-224 および SHA-256) アルゴリズム

- ハッシュベースのメッセージ認証コード (HMAC) 動作
- 0~2<sup>33</sup> バイトのデータのハッシュ SHA-224 または SHA-256 ハッシュ アルゴリズム (バイト単位の粒度)
- 64 バイト以上の HMAC キーに対するホスト支援 HMAC キー前処理
- 小さなブロックでの性能を向上させるためのプリコンピュート (内部 / 外部ダイジェスト) からの HMAC
- 効率的なデータ転送を目的とした DMA をサポート
- 自動カウントおよび計算機能は、データ転送のサイズまでの自動カウント機能で、ホスト支援なしにダイジェスト (署名) を生成します。
- ダイジェスト読み取り (署名) 用の割り込み生成

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「SHA256」章を参照してください。

#### 8.13.4 公開鍵暗号化アルゴリズム (PKA)

PKA アクセラレータは、521 ビットまでの楕円曲線と 1024 ビットまでの RSA キー ペアの生成に必要な数学演算をサポートしています。このモジュールにより、ユーザー アプリケーションに対して次の機能を実現できます。

- 主要な契約スキーム
  - 楕円曲線 Diffie-Hellman (ECDH)
  - 楕円曲線パスワード認証鍵交換 (ジャグリング) (ECJ-PAKE)
- 署名の生成と検証
  - 楕円曲線 Diffie-Hellman デジタル署名アルゴリズム (ECDSA)
- 曲線サポート
  - 短いワイエルシュトラス形式: NIST-P224、NIST-P256、NIST-P384、NIST-P521、Brainpool-256R1、Brainpool-384R1、Brainpool-512R1、secp256r1
  - モンゴメリー形式: Curve25519

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「PKA」の章を参照してください。

#### 8.13.5 TRNG

TRNG (真性乱数生成器) は、内部回路を利用して 32 ビットの乱数を生成します。この TRNG は、FIPS-140-2 準拠のシステムを構築するために、決定論的乱数発生器 (DRNG) へのソースとして使用することを意図しています。TRNG の主な特長は次のとおりです。

- 32 ビットの乱数の生成
- 32 × 4 = 128 TRNG クロック サイクルごとに、新しい 32 ビット数値を生成可能
- 健全性テスト内蔵
- RUN および SLEEP モードで使用可能

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「TRNG」の章を参照してください。

#### 8.13.6 キーストア

キーストア コントローラは、Advanced Encryption Engine (AES) キーの安全な管理を提供します。キーストア コントローラの使用モデルは、顧客のセキュア コードの実行中にキーを安全に格納し、その後 AES エンジンがオブザーバーにキーデータを漏らさずに安全な方法でそれらにアクセスすることです。128 ビットと 256 ビットのキーは、キーストアのキー スロットに格納できます。キーストアと AES エンジンとの相互作用は、部分的なキー変更攻撃を阻止するなど、安全な操作を可能にするように設計されています。

- 最大 4 つのキーの保存をサポートします

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「KEYSTORE」章を参照してください。

### 8.13.7 CRC

巡回冗長検査 (CRC) モジュールは入力データ シーケンスのシグネチャを提供します。CRC モジュールの主な特長は次のとおりです。

- CRC16-CCITT に基づく 16 ビット CRC をサポート
- CRC32-ISO3309 に基づく 32 ビット CRC をサポート
- ビット リバーサルをサポート
- カスタム多項式をサポート

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「CRC」の章を参照してください。

## 8.14 シリアル通信インターフェイス

### 8.14.1 UNICOMM (UART/I<sup>2</sup>C/SPI)

UNICOMM は、UART、SPI、I<sup>2</sup>C コントローラ、または I<sup>2</sup>C ターゲット機能として構成できる柔軟性の高いペリフェラルです。ユーザーは、構成およびデータ転送の前に、シリアル インターフェイスのいずれかを選択できます。ペリフェラルは、インスタンスごとに共通の FIFO を使用し、動作状態に基づいてデバイス機能を最大化します。シリアル ペリフェラルグループは、I<sup>2</sup>C ループバックのような特殊機能用に 1 つ以上の UNICOMM を組み合わせたもので、オプションの構成です。[表 8-12](#) UNICOMM、使用可能なペリフェラル シリアル インターフェイス、FIFO の深さのグループ化について説明します。

**表 8-12. UNICOMM (UCx) シリアル ペリフェラル**

UNICOMM インスタンス	シリアル ペリフェラルグループ	UART	I <sup>2</sup> C コントローラ	I <sup>2</sup> C ターゲット	SPI	FIFO の深度
UC1	SPG0 (PD0)	あり	あり	あり	-	16
UC2	SPG1 (PD1)	-	-	-	あり	4
UC15		-	あり	あり	-	4
UC12		あり	-	-	-	4
UC13_0		あり	あり	あり	あり	4
UC13_1	SPG2 (PD1)	あり	あり	あり	あり	4
UC13_2		あり	あり	あり	あり	4
UC13_3		あり	あり	あり	あり	4
UC14		あり	あり	あり	-	4

#### 8.14.1.1 UART (UNICOMM)

UART ペリフェラルの主な機能を次に示します。

- スタート、ストップ、およびパリティ用の標準非同期通信ビット
- プログラマブルなシリアル インターフェイス
  - 5、6、7、または 8 データビット
  - 偶数パリティビット、奇数パリティビット、スティック パリティビット、およびパリティなしビットの生成 / 検出
  - 1 または 2 ストップ ビットの生成
  - 改行の検出
  - 入力信号のグリッチ フィルタ
  - プログラマブルなボーレート生成 (16/8/3 倍オーバーサンプリング機能付き)
  - ローカル相互接続ネットワーク (LIN) モードのサポート
- 送信および受信ループバック モード動作をサポート

- サポートされているプロトコルの詳細については、表 8-13 を参照してください

表 8-13. UART (UNICOMM) の特長

サポートされている機能	UC1.UART	UC12.UART	UC13.UART	UC14.UART
停止およびスタンバイ モードでアクティブ	あり	-	-	-
ハードウェア フロー制御をサポート	あり	あり	あり	あり
9 ビット構成をサポート	あり	あり	あり	あり
LIN モードをサポート	あり	あり	-	あり
DALI をサポート	-	あり	-	-
IrDA をサポート	-	あり	-	-
ISO7816 スマート カードをサポート	-	あり	あり	-
マンチェスター符号化をサポート	-	あり	-	-

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「UART (UNICOMM)」章を参照してください。

#### 8.14.1.2 I2C (UNICOMM)

これらのデバイスの I<sup>2</sup>C (Inter-Integrated Circuit Interface) ペリフェラルは、バス上のその他の I2C デバイスとの双方向データ転送を行い、次の主な機能をサポートしています。

- 複数の 7 ビット ターゲット アドレスによる 7 ビットおよび 10 ビット アドレッシング モード
- マルチ コントローラトランスミッタ / レシーバ モード
- 設定可能クロック ストレッチング付きターゲット レシーバ / トランスミッタ モード
- 標準モード (Sm) をサポート (最大 100kbit/s のビット レート)
- 高速モード (Fm) をサポート (最大 400kbit/s のビット レート)
- 高速プラス モード (Fm+) をサポート (最大 1Mbit/s のビット レート)
  - ハイドライブ IO (HDIO) にのみ対応
- 独立した送信および受信 FIFO による DMA データ転送のサポート
- PEC、ARP、タイムアウト検出、ホスト サポートにより SMBus 3.0 をサポート
- アドレス一致で低消費電力モードからウェークアップ
- 入力信号のグリッチを抑制するためのアナログおよびデジタル グリッチ フィルタをサポート
- コントローラとターゲットの機能でサポートされている機能の詳細については、表 8-14 と 表 8-15 を参照してください

表 8-14. I2C コントローラ (UNICOMM) の特長

サポートされている機能	UC1.I2C、UC14.I2C、UC15.I2C	UC13
標準モード (Sm) をサポート	あり	あり
高速モード (Fm) をサポート	あり	あり
高速モード プラス (Fm+) をサポート	あり	あり
アナログ グリッチ フィルタをサポート	あり	-
デジタル グリッチ フィルタをサポート	-	あり
バースト モードをサポート	あり	-
SMBus モードをサポート	あり	-

表 8-15. I2C ターゲット (UNICOMM) の特長

サポートされている機能	UC1.I2C	UC14.I2C、UC15.I2C	UC13
標準モード (Sm) をサポート	あり	あり	あり

**表 8-15. I2C ターゲット (UNICOMM) の特長 (続き)**

サポートされている機能	UC1.I2C	UC14.I2C、UC15.I2C	UC13
高速モード (Fm) をサポート	あり	あり	あり
高速モード プラス (Fm+) をサポート	あり	あり	あり
アナログ グリッチ フィルタをサポート	あり	あり	-
デジタル グリッチ フィルタをサポート	-	-	あり
2 番目のターゲット アドレスとマスクをサポート	あり	あり	-
SMBus モードをサポート	あり	あり	-
低消費電力ウェイクアップをサポート	あり	-	あり

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「I2C (UNICOMM)」の章を参照してください。

#### 8.14.1.3 SPI (UNICOMM)

シリアル ペリフェラル インターフェイス (SPI) ペリフェラルは、以下の主な機能をサポートしています。

- コントローラ モードとペリフェラル モードの両方で最大 40Mbits/s の速度をサポート<sup>2</sup>
- コントローラまたはペリフェラルとして構成可能
- コントローラとペリフェラルの両方に対して、最大 4 つのチップ セレクトをサポート
- 送信および受信に 1 つのパリティをサポートします
- プログラマブルなクロック プリスケアラおよびビット レート
- データ フレーム サイズを 4 ビット～16 ビット (コントローラ モード)、7 ビット～16 ビット (ペリフェラル モード) にプログラム可能
- テキサス・インスツルメンツ モード、Motorola モード、National Microwire 形式をサポート
- サポートされている機の詳細については、[表 8-16](#) を参照してください

**表 8-16. SPI (UNICOMM) の特長**

サポートされている機能	UC2.SPI	UC13.SPI
コントローラ モードとペリフェラル モード	あり	あり
パリティ機能をサポート	あり	あり
反復モードの転送をサポート	あり	-
受信タイムアウトをサポート	あり	-
コマンド/データ制御をサポート	あり	-
4 つのチップ セレクトをサポート	あり	-

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「SPI (UNICOMM)」章を参照してください。

#### 8.14.2 CAN-FD

コントローラ エリア ネットワーク (CAN) コントローラは、CAN2.0A、CAN2.0B、または CAN-FD バスとの通信を可能にし、最大 5Mbit/s のビット レートをサポートする ISO 11898-1:2015 規格に準拠しています。CAN-FD ペリフェラルの主な特長は次のとおりです。

- 64 バイトの CAN-FD フレームを完全にサポート
- ECC 付きの専用 1KB メッセージ SRAM

<sup>2</sup> HSIO ピンの SPI 信号のみが最大 40Mbit/s のデータ レートをサポートします。HSIO ピンについては、「[ピン配置図](#)」セクションを参照してください。

- 構成可能な送信 FIFO、送信キュー、イベント FIFO (最大 32 個の素子)
- 最大 32 個の送信専用バッファと 64 個の受信専用バッファ
- 2 つの構成可能な受信 FIFO (それぞれ最大 64 個の素子)
- 最大 128 個のフィルタ素子
- 2 つの割り込みライン
- パワーダウンとウェークアップをサポート
- タイムスタンプ カウンタ

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「CAN-FD」の章を参照してください。

### 8.14.3 クワッド SPI (QSPI)

クワッド SPI (QSPI) コントローラは、4 つのデータ ラインを介して外部シリアル フラッシュ メモリと接続し、最大 20MB/s の高速データ転送を実現します。

- 最大 40MHz のシリアル クロックのデータ通信用に、シングル、バイ (デュアル)、クワッドのデータ動作をサポート
- プログラマブル インターフェイスは、モード 0 およびモード 3 の両方で QSPI 動作をサポート
- 3 バイト アドレスと 4 バイト アドレスの両方の外部 QSPI フラッシュ メモリをサポート
- 最適化された読み出し動作のための事前設定された読み出しフレーム フォーマットとダミー クロック挿入
- CPU の介在なしで連続的なデータ読み取りを実現する構成可能な自動ブリフエッチ機能
- 独立した送受信 FIFO (最大 4 領域の深さ)、DMA データ転送をサポート

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「QSPI」の章を参照してください。

### 8.14.4 デジタル オーディオ インターフェイス - I2S/TDM

I2S/TDM モジュールは、オーディオ データを転送するための標準化されたシリアル インターフェイスを提供します。このモジュールは、I2S 規格、LSB または MSB 揃え、PCM/DSP、TDM など、さまざまなモードに構成できます。DMA コントローラと組み合わせて使用できます。

- データライン上で構成可能な、独立したトランスミッタおよびレシーバ機能
- 構成可能なコントローラまたはターゲット機能
- 送受信機能付き 4 ヶ所ディープ FIFO を搭載
- クロック ジェネレータは特定のオーディオ周波数の生成がターゲット
- 8 ビットから 32 ビットまでのオーディオ ワード サイズのデータ サイズ構成
- オーディオ プロトコル: I2S、LSB、または MSB 揃え、PCM/DSP、TDM
- TDM フォーマットで最大 16 スロットを利用可能
- 0、1、または Hi-Z を送信するための空のスロット構成
- ビット クロック サンプリング エッジを構成可能
- フレーム同期のオフセットとビット長を構成可能
- トランスミッタ機能とレシーバ機能について独立の DMA 要求

表 8-17. デジタル オーディオ インターフェイス パラメータ

I2S/TDM パラメータ	I2S0	I2S1
TxFIFO 深度	4	4
RxFIFO 深度	4	4
最大 TDM スロット	16	16

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「I2S/TDM」章を参照してください。



## 8.15 LFSS

低周波サブシステム (LFSS) は、複数の機能周辺機器を 1 つの共通サブシステムに統合したものです。これらのペリフェラルは、低周波数クロック (LFCLK) によってクロック供給されるか、低消費電力モードではアクティブにする必要があります。このデバイスでは、LFSS には VBAT と呼ばれる別のバッテリー バックアップ ドメインから電力が供給されます。低周波クロックは、標準周波数が 32kHz で、主に長期的な時間管理を目的としています。

このデバイスの LFSS には、次のコンポーネントが含まれています。

- 専用のバッテリー バックアップ ドメイン電源と専用ピン (VBAT)
- 追加のプリスケアラ拡張機能とタイムスタンプ キャプチャ機能を備えたリアルタイム クロック (RTC\_A)
- 非同期独立型ウォッチドッグ タイマ (IWDT)
- 改ざん検出入出力 (TIO) モジュール
- タイムスタンプ付き改ざん検出
- SPM (Small Scratchpad Memory Storage)
- ハートビート ジェネレータ

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「LFSS」の章を参照してください。

## 8.16 タイマ、RTC、ウォッチドッグ

### 8.16.1 タイマ (TIMx)

これらのデバイスのタイマ ペリフェラルは、以下の主な機能をサポートしています。具体的な設定については [表 8-18](#) を参照してください。

汎用タイマ (TIMGx) 特有の機能には以下が含まれます。

- 16 ビット タイマおよび 32 ビット タイマ、アップ、ダウン、またはアップダウンのカウント モードと反復リロード モード付き
- 選択可能 / 構成可能なクロック ソース
- カウンタ クロック周波数を分周するための 8 ビット プログラマブル プリスケアラ
- 以下のための 2 つの独立した CC チャンネル
  - 出力の比較
  - 入力のカプチャ
  - PWM 出力
  - ワンショット モード
- シャドウ CC レジスタは、TIMG4\_n (n = 0, 1, 2, 3) および TIMG12\_0 で利用可能
- シャドウ負荷レジスタは、TIMG4\_n (n = 0, 1, 2, 3) および TIMG12\_0 で利用可能
- 位置決めと移動量検出のための直交エンコーダ インターフェイス (QEI) のサポート、TIMG8\_n (n = 0, 1) で利用可能
- 同一電力ドメイン内の異なる タイマ インスタンス間の同期とクロス トリガをサポート
- 割り込み / DMA トリガ生成とクロス ペリフェラル トリガ機能をサポート
- ホール センサ入力 TIMG8\_n (n = 0, 1) のためのクロス トリガ イベント ロジック

高度制御タイマ (TIMA0\_x) 特有の機能には以下が含まれます。

- 16 ビット タイマ、アップ、ダウン、またはアップダウンのカウント モードと反復リロード モード付き
- 選択可能 / 構成可能なクロック ソース
- カウンタ クロック周波数を分周するための 8 ビット プログラマブル プリスケアラ
- カウンタで所定のサイクル数が経過した後にのみ割り込みまたはイベントを生成する、リピータ カウンタ
- 以下のための最大 4 つの独立した CC チャンネル
  - 出力の比較
  - 入力のカプチャ
  - PWM 出力

- ワンショット モード
- キャプチャ / 比較イベント用の 内部の 5 番目と 6 番目の CC チャンネル
- データ保存および CC レジスタ用のシャドウ レジスタ、TIMA0\_0 および TIMA0\_1 で利用可能
- 相補出力 PWM
- デッドバンド挿入をプログラム可能な非対称 PWM
- フォルト状況が発生したときに、ユーザー定義による安全な状態の出力信号を確保するためのフォルト処理メカニズム
- 同一電力ドメイン内の異なる TIMx インスタンス間の同期とクロス トリガをサポート
- 割り込みおよび DMA トリガ生成とクロス ペリフェラル (ADC など) トリガ機能をサポート
- 内部イベント用の 2 つの追加キャプチャ / 比較チャンネル

表 8-18. TIMx の構成

タイマ名	パワー ドメイン	分解能	プリスケアラ	リピート カウンタ	キャプチャ / 比較チャンネル	位相ロード	シャドウ ロード	シャドウ CC	デッドバンド	故障	QEI
TIMA0_0	PD1	16 ビット	8 ビット	8 ビット	4 + 2	あり	あり	あり	あり	あり	–
TIMA0_1	PD1	16 ビット	8 ビット	8 ビット	4 + 2	あり	あり	あり	あり	あり	–
TIMG4_0	PD1	16 ビット	8 ビット	–	2	–	あり	あり	–	–	–
TIMG4_1	PD1	16 ビット	8 ビット	–	2	–	あり	あり	–	–	–
TIMG4_2	PD1	16 ビット	8 ビット	–	2	–	あり	あり	–	–	–
TIMG4_3	PD1	16 ビット	8 ビット	–	2	–	あり	あり	–	–	–
TIMG8_0	PD0	16 ビット	8 ビット	–	2	–	–	–	–	–	あり
TIMG8_1	PD0	16 ビット	8 ビット	–	2	–	–	–	–	–	あり
TIMG12_0	PD1	32 ビット	–	–	2	–	–	あり	–	–	–

表 8-19. TIMx クロス トリガ マップ (PD1)

TSEL.ETSEL の選択	TIMA0_0, TIMA0_1	TIMG8_0, TIMG8_1	TIMG4_2, TIMG4_3	TIMG12_0
0	TIMA0_0.TRIGO	予約済み	予約済み	予約済み
1	TIMA0_1.TRIGO	予約済み	予約済み	予約済み
2	TIMG4_2.TRIGO	TIMG4_2.TRIGO	TIMG4_2.TRIGO	TIMG4_2.TRIGO
3	TIMG4_3.TRIGO	TIMG4_3.TRIGO	TIMG4_3.TRIGO	TIMG4_3.TRIGO
4	TIMG12_0.TRIGO	TIMG12_0.TRIGO	TIMG12_0.TRIGO	TIMG12_0.TRIGO
5	TIMG8_0.TRIGO	TIMG8_0.TRIGO	TIMG8_0.TRIGO	TIMG8_0.TRIGO
6	TIMG8_1.TRIGO	TIMG8_1.TRIGO	TIMG8_1.TRIGO	TIMG8_1.TRIGO
7~31	予約済み			
18-31	予約済み			

表 8-20. TIMx クロス トリガ マップ (PD0)

TSEL.ETSEL の選択	TIMG4_0	TIMG4_1
0	TIMG4_0.TRIGO	TIMG4_0.TRIGO
1	TIMG4_1.TRIGO	TIMG4_1.TRIGO
2~31	予約済み	

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「TIMx」章を参照してください。

### 8.16.2 RTC\_A

リアルタイム クロック の RTC\_A は、32kHz の入力クロック ソース (通常は低周波数の水晶振動子) で動作し、CPU への割り込み用の複数のオプションを備えたタイム ベースをアプリケーションに提供します。RTC\_A は、低周波数サブシステム (LFSS) に関連する一般的な主要な機能を提供します。

RTC\_A の一般的な主な特長は次のとおりです。

- 秒、分、時、曜日、日、月、年のカウンタ



- バイナリまたは BCD フォーマット
- うるう年の取り扱い
- 分、時、曜日、日に基づいてカスタマイズ可能な 1 つのアラーム割り込み
- 1 分ごと、1 時間ごと、深夜 12 時、または正午にウェークアップするインターバル アラーム割り込み
- インターバル アラーム割り込みによる 4096、2048、1024、512、256、128Hz の周期的なウェークアップ
- インターバル アラーム割り込みによる 64、32、16、8、4、2、1、0.5Hz の周期的なウェークアップ
- 水晶振動子のオフセット誤差のキャリブレーション (最大  $\pm 240\text{ppm}$ )
- 温度ドリフトの補償 (最大  $\pm 240\text{ppm}$ )
- キャリブレーション用に RTC クロックをピンに出力
- 割り込み生成機能付きハートビート機能用の 3 ビット プリスケアラ
- RTC 外部クロックは、トリムされていない 32kHz、トリムされた 512Hz、256Hz、1Hz のいずれかを選択可能
- 改ざん (TIO) イベントや VDD 障害イベントを含むタイマ スタンプ イベントの検出時の RTC タイム スタンプ キャプチャ
- RTC カウンタ ロック機能

このデバイスでサポートされている RTC 機能を、表 8-21 に示します。

**表 8-21. RTC インスタンスと主な機能**

RTC の機能	RTC_A
パワー イネーブル レジスタ	-
秒、分、時間、曜日、日、月、年を提供するリアルタイム クロックおよびカレンダー モード	あり
2 進または 2 進化 10 進 (BCD) 形式を選択可能	あり
うるう年補正 (1901 年から 2099 年まで有効)	あり
分、時、曜日、日に基づいてカスタマイズ可能な 2 つのカレンダー アラーム割り込み	あり
1 分ごと、1 時間ごと、深夜 12 時、または正午にウェークアップするインターバル アラーム割り込み	あり
4096、2048、1024、512、256、または 128Hz でウェイクするための定期的な割り込み	あり
64、32、16、8、4、2、1、0.5Hz でウェイクするための定期的な割り込み	あり
スタンバイ モードまでの割り込み機能、STOPCLKSTBY による	あり
水晶振動子オフセット誤差と水晶振動子の温度ドリフトのキャリブレーション (合計で最大 $\pm 240\text{ppm}$ )	あり
キャリブレーション用に RTC クロックをピンに出力 (GPIO)	あり
キャリブレーション用に RTC クロックをピンに出力 (TIO)	あり
割り込み生成機能付きハートビート機能用の 3 ビット プリスケアラ	あり
RTC 外部クロックは、トリムされていない 32kHz、トリムされた 512Hz、256Hz、1Hz のいずれかを選択可能	あり
以下を含むタイマ スタンプ イベント検出時の RTC タイム スタンプ キャプチャ <ul style="list-style-type: none"> <li>• TIO イベント</li> <li>• VDD 障害イベント</li> </ul>	あり
RTC カウンタ ロック機能	あり

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「RTC」の章を参照してください。

### 8.16.3 IWDT

LFSS の独立したウォッチドッグ タイマ (IWDT) は、デバイスに依存しないスーパー バイザであり、コードの実行と、デバイスの全体的なハング アップシナリオを監視します。LFSS の性質上、この IWDT には独自のシステム独立電源とクロックソースがあります。アプリケーション ソフトウェアがプログラムされた時間内にウォッチ ドッグを正常にリセットしなかった場合、ウォッチ ドッグはデバイスに POR リセットを生成します。

IWDT の主な特長は次のとおりです。

- クローズ ウィンドウとオープン ウィンドウを備えた 25 ビット カウンタ

- プログラマブル クロック デバイダを使用して LFOSC (固定 32kHz クロック パス) でカウンタを駆動します
- 選択可能な 8 つのウォッチドッグ タイマ期間

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「IWDT」の章を参照してください。

#### 8.16.4 WWDT

ウィンドウ付きウォッチドッグ タイマ (WWDT) は、本デバイスの動作 (特にコードの実行) を監視するために使えます。WWDT は、アプリケーション ソフトウェアが規定された時間の範囲内にウォッチドッグを正常にリセットしなかった場合に、リセットまたは割り込みを生成するために使用できます。WWDT の主な特長は次のとおりです。

- 25 ビット カウンタ
- プログラマブルなクロック分周回路
- ソフトウェアで選択可能な 8 つのウォッチドッグ タイマ期間
- ソフトウェアで選択可能な 8 つのウィンドウ サイズ
- SLEEP モードに入った際の WWDT の自動停止をサポート
- ウォッチドッグ機能を必要としないアプリケーションのためのインターバル タイマ モード

詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「WWDT」の章を参照してください。

#### 8.17 シリアル ワイヤ デバッグ インターフェイス

本デバイス内の各種デバッグ機能を利用できるように、Arm 互換シリアル ワイヤ デバッグ ポート (SW-DP) を利用したシリアル ワイヤ デバッグ (SWD) 2 線式インターフェイスが備わっています。デバッグ機能の詳細については、『[MSPM33C3x 160-MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「デバッグ」章を参照してください。

表 8-22. シリアル ワイヤ デバッグ ピンの要件と機能

デバイス信号	方向	SWD 機能
SWCLK	入力	デバッグ プローブからのシリアル ワイヤ クロック
SWDIO	入力 / 出力	双方向 (共有) シリアル ワイヤ データ

#### 8.18 ブートストラップ ロード (BSL)

ブートストラップ ロード (BSL) を使用すると、デバイスの構成も、デバイス メモリのプログラミングも、UART または I2C シリアル インターフェイスを介して行うことができます。BSL によるデバイス メモリへのアクセスと構成は、256 ビットのユーザー定義の HASH パスワードで保護されており、必要に応じて、デバイス構成の中で BSL を完全に無効化できます。量産プログラミング用に BSL を使用できるように、テキサス・インスツルメンツ出荷時、BSL はデフォルトで有効化されています。

BSL を使用するには、以下の最低 2 本のピンが必要です。BSL\_UART\_RX および BSL\_UART\_TX 信号 (UART の場合)、または BSL\_I<sup>2</sup>C\_SCL および BSL\_I<sup>2</sup>C\_SDA 信号 (I<sup>2</sup>C の場合) または BSL\_CAN\_RX および BSL\_CAN\_TX 信号 (CAN の場合)。さらに、1 つまたは 2 つの追加ピン (BSL\_INVOKE と NRST) を、外部ホストによるブートローダの制御された呼び出しのために使うこともできます。

有効化されている場合、BSL は次の方法で起動 (開始) されます。

- BSL\_invoke ピンの状態が、定義された BSL\_invoke のロジックレベルと一致している場合、ブートプロセス中に BSL が呼び出されます。本デバイス的高速ブート モードが有効化されている場合、この呼び出しチェックは省略されます。外部ホストは、呼び出し条件をアサートし、NRST ピンにリセット パルスを印加して BOOSTRST をトリガすることによって、本デバイスが BSL を実行するように指示できます。その後、本デバイスは再起動プロセス中に呼び出し条件を検証し、呼び出し条件が期待されるロジックレベルと一致している場合、BSL を開始します。
- 実行時にアプリケーション ソフトウェアから BSL を呼び出すためには、BSL エントリ コマンドを使用して SYSRST を発行することもできます。

**表 8-23. BSL ピンの要件と機能**

デバイス信号	接続	BSL 機能
BSL_UART_RX	UART に必要	UART の受信信号 (RX)、入力
BSL_UART_TX	UART に必要	UART の送信信号 (TX)、出力
BSL_I2C_SCL	I2C に必要	I2C の BSL クロック信号 (SCL)
BSL_I2C_SDA	I2C に必要	I2C の BSL データ信号 (SDA)
BSL_CAN_RX	CAN に必要	CAN の受信信号 (RX)、入力
BSL_CAN_TX	CAN に必要	CAN の受信信号 (TX)、出力
BSL_INVOKE	オプション	ブート時に BSL を開始するために使用されるアクティブ High のデジタル入力
NRST	オプション	リセットのトリガとその後の呼び出し信号 (BSL_invoke) のチェックのために使用されるアクティブ Low のリセットピン

BSL の機能とコマンド セットの詳細な説明については、『[MSPM33C3x ブートローダ ユーザー ガイド](#)』を参照してください。

## 8.19 デバイス ファクトリ定数

すべてのデバイスは、アプリケーション ソフトウェア用に、デバイスの機能を説明する読み出し専用データと、工場から提供された調整情報とを、メモリ内に割り当てられた **FACTORY** 領域に格納しています。詳細については、『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「ファクトリ定数」の章を参照してください。

**表 8-24. DEVICEID**

DEVICEID アドレスは 0x8011.1004、PARTNUM はビット 12～27、MANUFACTURER はビット 1～11 です。

デバイス	PARTNUM	製造元
MSPM33C321A, MSPM33C3219, MSPM33C322A, MSPM33C3229	0xBBBC	0x17

**表 8-25. USERID**

USERID アドレスは 0x8011.1008、PART はビット 0～15、VARIANT はビット 16～23 です。

デバイス	PART	バリエーション
MSPM33C321ASPZR	0x43B6	0x10
MSPM33C321ASPFAR	0x43B6	0x11
MSPM33C321ASPNR	0x43B6	0x12
MSPM33C321ASPMR	0x43B6	0x13
MSPM33C321ASRGZR	0x43B6	0x14
MSPM33C322ASPZR	0x3869	0x15
MSPM33C322ASPFAR	0x3869	0x16
MSPM33C322ASPNR	0x3869	0x17
MSPM33C322ASPMR	0x3869	0x18
MSPM33C322ASRGZR	0x3869	0x19
MSPM33C322ASZAW	0x3869	0x20
MSPM33C3219SPZR	0xC637	0x27
MSPM33C3219SPFAR	0xC637	0x28
MSPM33C3219SPNR	0xC637	0x29
MSPM33C3219SPMR	0xC637	0x30
MSPM33C3219SRGZR	0xC637	0x31
MSPM33C3229SPZR	0xEF32	0x32

表 8-25. USERID (続き)

USERID アドレスは 0x8011.1008、PART はビット 0～15、VARIANT はビット 16～23 です。

デバイス	PART	バリエーション
MSPM33C3229SPFAR	0xEF32	0x33
MSPM33C3229SPNR	0xEF32	0x34
MSPM33C3229SPMR	0xEF32	0x35
MSPM33C3229SRGZR	0xEF32	0x36
MSPM33C3229SZAW	0xEF32	0x37

## 8.20 識別

### リビジョンおよびデバイス識別

ハードウェア リビジョンとデバイスの識別値は、メモリ内に割り当てられた **FACTORY** 領域に格納されています (「デバイスファクトリ定数」セクションを参照)。この領域は、アプリケーション ソフトウェア用に、デバイスの機能を説明する読み出し専用データと、工場から提供された調整情報とを提供します。詳細については、『[MSPM33C3x 160-MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』の「ファクトリ定数」章を参照してください。

デバイス リビジョンおよび識別情報は、デバイス パッケージの上面マーキングの一部としても記載されています。デバイスごとのエラッタシートに、これらのマーキングが記載されています ([セクション 10.4](#) を参照)。

## 9 アプリケーション、実装、およびレイアウト

### 9.1 代表的なアプリケーション

#### 注

以下のアプリケーション情報は、テキサス・インスツルメンツの製品仕様に含まれるものではなく、テキサス・インスツルメンツはその正確性も完全性も保証いたしません。個々の目的に対する製品の適合性については、お客様の責任で判断していただくことになります。また、お客様は自身の設計実装を検証しテストすることで、システムの機能を確認する必要があります。

#### 9.1.1 回路図

テキサス・インスツルメンツは、 $10\mu\text{F}$  と  $0.1\mu\text{F}$  の低 ESR セラミック デカップリング コンデンサを VDD ピンと VSS ピンの間に接続するとともに、これらのコンデンサを分離する電源ピンにできる限り近づけて配置し (数 mm 以内)、ループ面積を最小限に抑えることをおすすめします。ほとんどのアプリケーションでは  $10\mu\text{F}$  のバルク デカップリング コンデンサが推奨値ですが、PCB の設計とアプリケーションの要件に基づいて、必要に応じてこの容量を調整することもできます。たとえば、より値の大きいコンデンサを使用することもできますが、電源レールの立ち上がり時間に影響を及ぼす可能性があります。

デバイスが RESET 状態から開放されてブートプロセスを開始するには、 $\overline{\text{NRST}}$  リセット ピンを VDD (電源レベル) にプルアップする必要があります。ほとんどのアプリケーションでは、外部の  $47\text{k}\Omega$  プルアップ抵抗を  $10\text{nF}$  プルダウン コンデンサに接続し、 $\overline{\text{NRST}}$  ピンを他のデバイスまたはデバッグ プローブで制御できるようにすることを TI は推奨します。

VCORE ピンには  $2.2\mu\text{F}$  のタンク コンデンサが必要であり、デバイスのグランドとの距離を最小限に抑えてデバイスの近くに配置する必要があります。他の回路は VCORE ピンに接続しないください。

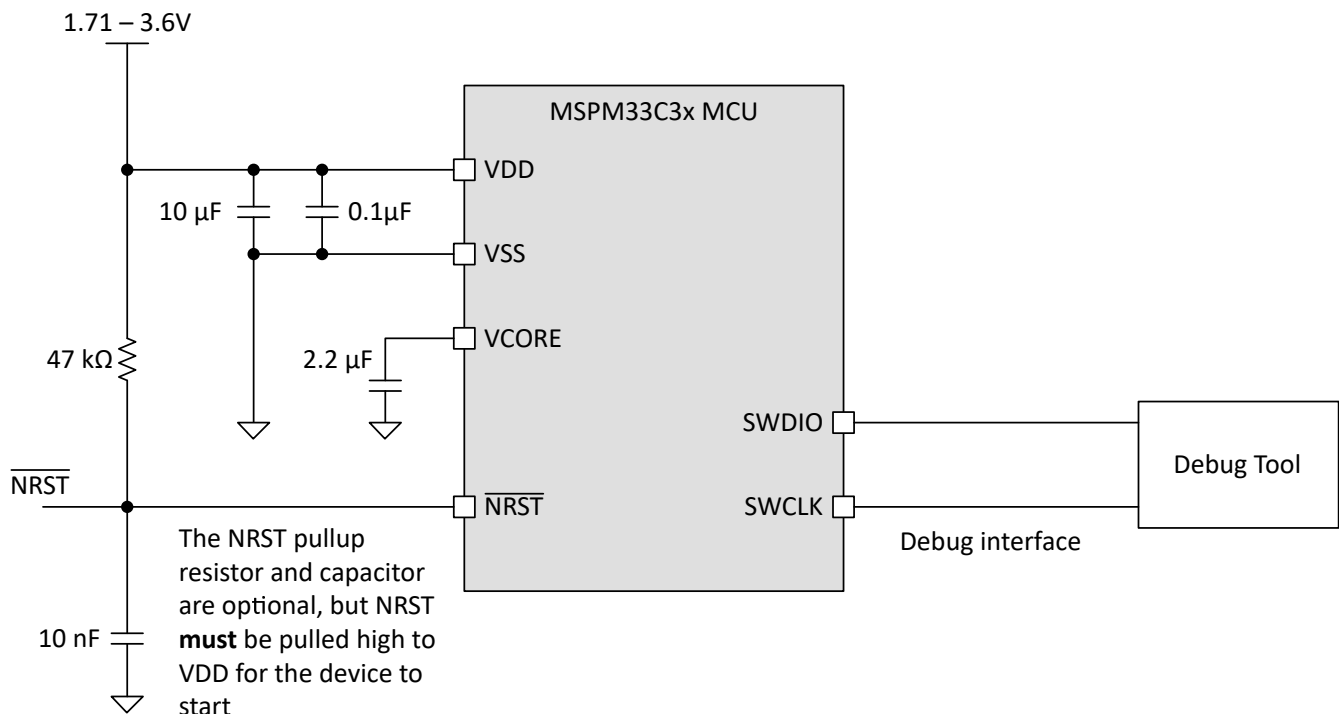


図 9-1. 基本アプリケーションの回路図

## 10 デバイスおよびドキュメントのサポート

テキサス・インスツルメンツでは、幅広い開発ツールを提供しています。デバイスの性能の評価、コードの生成、ソリューションの開発を行うためのツールとソフトウェアを以下で紹介します。

### 10.1 入門と次のステップ

MSP ローパワーマイコン、および開発に役立つツールやライブラリの詳細については、テキサス インスツルメンツの「[Arm Cortex-M33 マイコン](#)」ページを参照してください。

### 10.2 デバイスの命名規則

製品開発サイクルの段階を示すために、TI は MSP MCU デバイスとサポート ツールのすべての型番に接頭辞を割り当てています。。MSP MCU 商用ファミリの各番号には、MSP、X のいずれかの接頭辞があります。これらの接頭辞は、エンジニアリング プロトタイプ (X) から、完全に認定済みの量産版デバイス (MSP) まで、製品開発の段階を表しています。

**X** – 実験的デバイスであり、最終デバイスの電気的特性を必ずしも表しません。

**MSP** — 完全に認定済みの量産版デバイス

**X** デバイスは、次の免責事項付きで出荷されます。

「開発中の製品は、社内での評価用です。」MSP デバイスの特性は完全に明確化されており、デバイスの品質と信頼性が十分に示されています。テキサス・インスツルメンツの標準保証が適用されます。プロトタイプ デバイス (X) は、標準的な製品版デバイスに比べて故障率が大きいと予測されます。これらのデバイスは、予測される最終使用時の故障率が未定義であるため、テキサス・インスツルメンツはそれらのデバイスを量産システムで使用しないよう推奨しています。認定済みの量産デバイスのみを使用する必要があります。

TI デバイスの項目表記には、デバイス ファミリの接尾辞も含まれます。この接尾辞は、温度範囲、パッケージ タイプ、配布形式を示しています。デバイス名の各部の読み方を、[図 10-1](#) に示します。

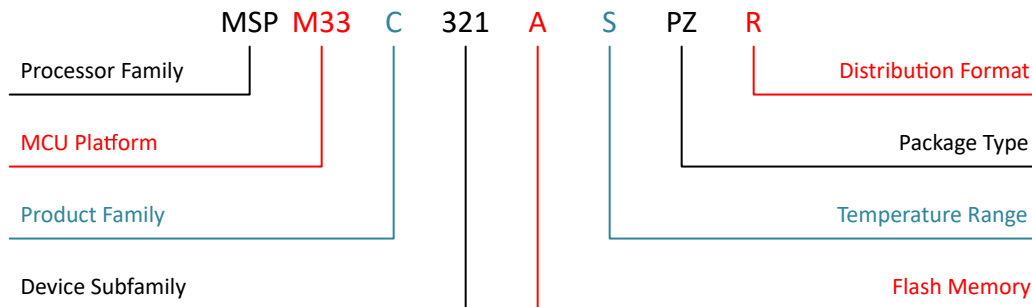


図 10-1. デバイスの命名規則

表 10-1. デバイスの命名規則

プロセッサ ファミリ	MSP = ミックスド シグナル プロセッサ X = 検証用半導体
MCU プラットフォーム	M33 = Arm ベース 32 ビット M33
製品ファミリ	C = 最大 160MHz の周波数
デバイス サブファミリ	321 = 2x CAN-FD, AES, SHA, PKA
フラッシュ メモリ	9 = 512KB A = 1024KB
温度範囲	S = -40°C~125°C
パッケージ タイプ	<a href="#">デバイスの比較</a> セクションおよび <a href="https://www.ti.com/packaging">https://www.ti.com/packaging</a> を参照してください
配布形式	R = 大型リール



各種パッケージ タイプの MSP デバイスの注文可能な部品番号については、このデータシートの末尾にあるパッケージ 注文情報または [ti.com](http://ti.com) を参照するか、テキサス・インスツルメンツの販売代理店にお問い合わせください。

## 10.3 ツールとソフトウェア

### 設計キットと評価モジュール

#### MSPM33 LaunchPad (LP) ボード: LP- MSPM33C321A

業界で最も優れたアナログ機能を内蔵し、コストを最適化した汎用 MSPM33 MCU ファミリの開発をただちに開始できます。すべてのデバイス ピンと機能が見えるようになります。複数の内蔵回路、すぐに使用できるソフトウェア デモ、オンボード XDS110 デバッグ プローブ (プログラミング、デバッグ、EnergyTrace 用) が含まれています。

LP エコシステムには、機能を拡張するための多数の **BoosterPack** スタックアブル プラグイン モジュールが含まれています。

### 組み込みソフトウェア

#### MSPM33 ソフトウェア開発 キット (SDK)

ソフトウェアドライバ、ミドルウェア ライブラリ、資料、ツール、すべての MSPM0 デバイスのための使いやすく簡単なユーザー体験を実現するサンプル コードが含まれています。

### ソフトウェア開発ツール

#### TI デベロッパー ザーン

Web ブラウザ上で評価と開発を開始できます。インストールは不要です。クラウド ツールには、ダウンロード可能なオフライン バージョンもあります。

#### TI Resource Explorer

TI SDK へのオンライン ポータル。CCS IDE または TI クラウド ツールからアクセスできます。

#### SysConfig

デバイスとペリフェラルの構成、システム競合の解消、構成コードの生成、ピン多重化設定の自動化のための直感的な GUI。CCS IDE、TI Cloud Tools からアクセスできます。スタンドアロン バージョンもあります。(オフライン バージョン)

#### MSP Academy

さまざまなトピックを網羅するトレーニング モジュールを使用して MSPM0 MCU プラットフォームについて学習するための優れた出発点です。TIRex の一部です。

#### GUI Composer

コードをまったく必要としない完全統合型アナログ信号チェーンの構成と監視など、特定の MSPM0 機能の評価を簡素化する GUI。

### IDE およびコンパイラ ツールチェーン

#### Code Composer Studio ™ (CCS)

Code Composer Studio は、テキサス・インスツルメンツのマイクロコントローラおよびプロセッサ向けの統合開発環境 (IDE) です。CCS は、組み込みアプリケーションの開発とデバッグに必要な一連のツールで構成されています。CCS は完全に無料で使用でき、Eclipse および Theia フレームワークで利用できます。

#### IAR Embedded Workbench® IDE

Arm 向け IAR Embedded Workbench は、MSPM0 向けの組み込みアプリケーションの構築とデバッグに適した包括的な開発ツールチェーンを提供します。付属の IAR C/C++ コンパイラは、アプリケーション向けに高度に最適化されたコードを生成します。C-SPY デバッガは、ソース レベルおよび逆アセンブリ レベルのデバッグ用の完全統合型デバッガであり、複雑なコードおよびデータ ブレークポイントをサポートしています。

#### Keil® MDK IDE

Arm Keil MDK は、MSPM0 向けの組み込みアプリケーションの構築とデバッグに適した、デバッガおよび C/C++コンパイラの包括的なツールチェーンです。Keil MDK には、ソース レベルおよび逆アセンブリ レベルのデバッグに適した統合型デバッガが含まれています。MDK は CMSIS に完全準拠しています。

#### TI Arm-Clang

TI Arm Clang は、Code Composer Studio IDE に含まれています。

#### GNU Arm Embedded Toolchain

MSPM0 SDK は、オープン ソースの Arm GNU ツールチェーンを使用した開発をサポートしています。Arm GCC は、Code Composer Studio IDE (CCS) でサポートされています。

## 10.4 ドキュメントのサポート

ドキュメントの更新についての通知を受け取るには、[ti.com](http://ti.com) のデバイス製品フォルダを開いてください。[通知] をクリックして登録すると、変更されたすべての製品情報に関するダイジェストを毎週受け取ることができます。変更の詳細については、修正されたドキュメントに含まれている改訂履歴をご覧ください。

以下のドキュメントでは、MSPM33 MCU について記載しています。これらのドキュメントは、インターネット上の [www.ti.com](http://www.ti.com) から入手可能です。

## テクニカル リファレンス マニュアル

『[MSPM33C3x 160MHz マイコン テクニカル リファレンス マニュアル](#)』 このマニュアルは、MSPM33C デバイス ファミリのモジュールおよびペリフェラルについて解説しています。それぞれの説明は、モジュールまたはペリフェラルを一般的な意味で示しています。すべてのデバイスについて、すべてのモジュールまたはペリフェラルのすべての特長や機能を示しているわけではありません。さらに、モジュールやペリフェラルは、異なるデバイスに対して、全く同じように実装されているとは限りません。ピンの機能、内部信号の接続、および動作パラメータはデバイスによって異なります。詳細については、デバイス固有のデータシートを参照してください。

## 10.5 サポート・リソース

[テキサス・インスツルメンツ E2E™ サポート・フォーラム](#)は、エンジニアが検証済みの回答と設計に関するヒントをエキスパートから迅速かつ直接得ることができる場所です。既存の回答を検索したり、独自の質問をしたりすることで、設計に必要な支援を迅速に得ることができます。

リンクされているコンテンツは、各寄稿者により「現状のまま」提供されるものです。これらはテキサス・インスツルメンツの仕様を構成するものではなく、必ずしもテキサス・インスツルメンツの見解を反映したものではありません。テキサス・インスツルメンツの[使用条件](#)を参照してください。

## 10.6 商標

Code Composer Studio™, TI E2E™, and テキサス・インスツルメンツ E2E™ are trademarks of Texas Instruments. TrustZone®, Arm®, and Cortex® are registered trademarks of Arm Limited.

すべての商標は、それぞれの所有者に帰属します。

## 10.7 静電気放電に関する注意事項



この IC は、ESD によって破損する可能性があります。テキサス・インスツルメンツは、IC を取り扱う際には常に適切な注意を払うことを推奨します。正しい取り扱いおよび設置手順に従わない場合、デバイスを破損するおそれがあります。

ESD による破損は、わずかな性能低下からデバイスの完全な故障まで多岐にわたります。精密な IC の場合、パラメータがわずかに変化するだけで公表されている仕様から外れる可能性があるため、破損が発生しやすくなっています。

## 10.8 用語集

[テキサス・インスツルメンツ用語集](#) この用語集には、用語や略語の一覧および定義が記載されています。



## 11 改訂履歴

日付	改訂	注
December 2025	*	初版リリース

## 12 メカニカル、パッケージ、および注文情報

以降のページには、メカニカル、パッケージ、および注文に関する情報が記載されています。この情報は、指定のデバイスに使用できる最新のデータです。このデータは、予告なく、このドキュメントを改訂せずに変更される場合があります。本データシートのブラウザ版を使用されている場合は、画面左側の説明をご覧ください。

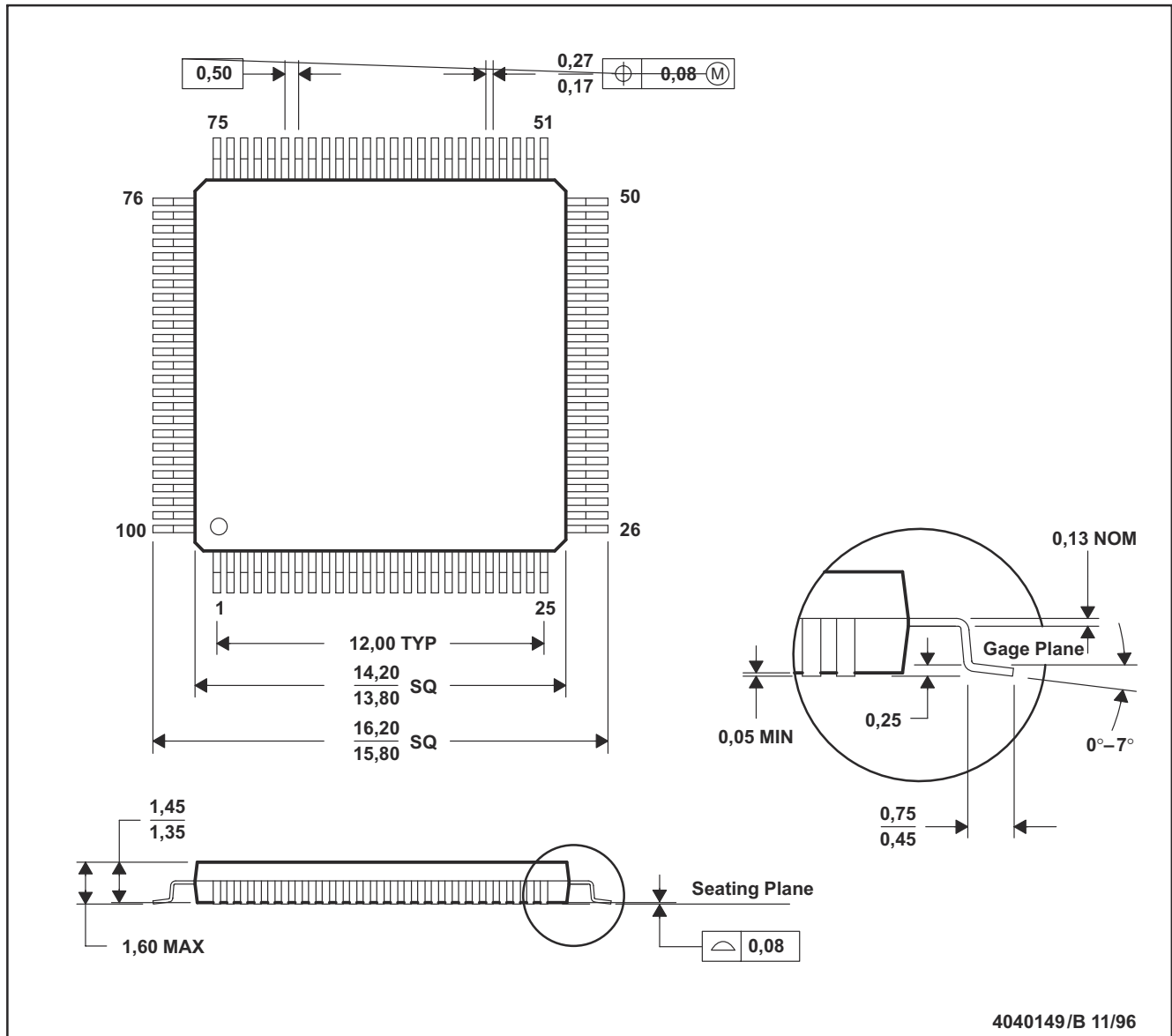
## MECHANICAL DATA

MTQF013A – OCTOBER 1994 – REVISED DECEMBER 1996

PZ (S-PQFP-G100)

PLASTIC QUAD FLATPACK

ADVANCE INFORMATION



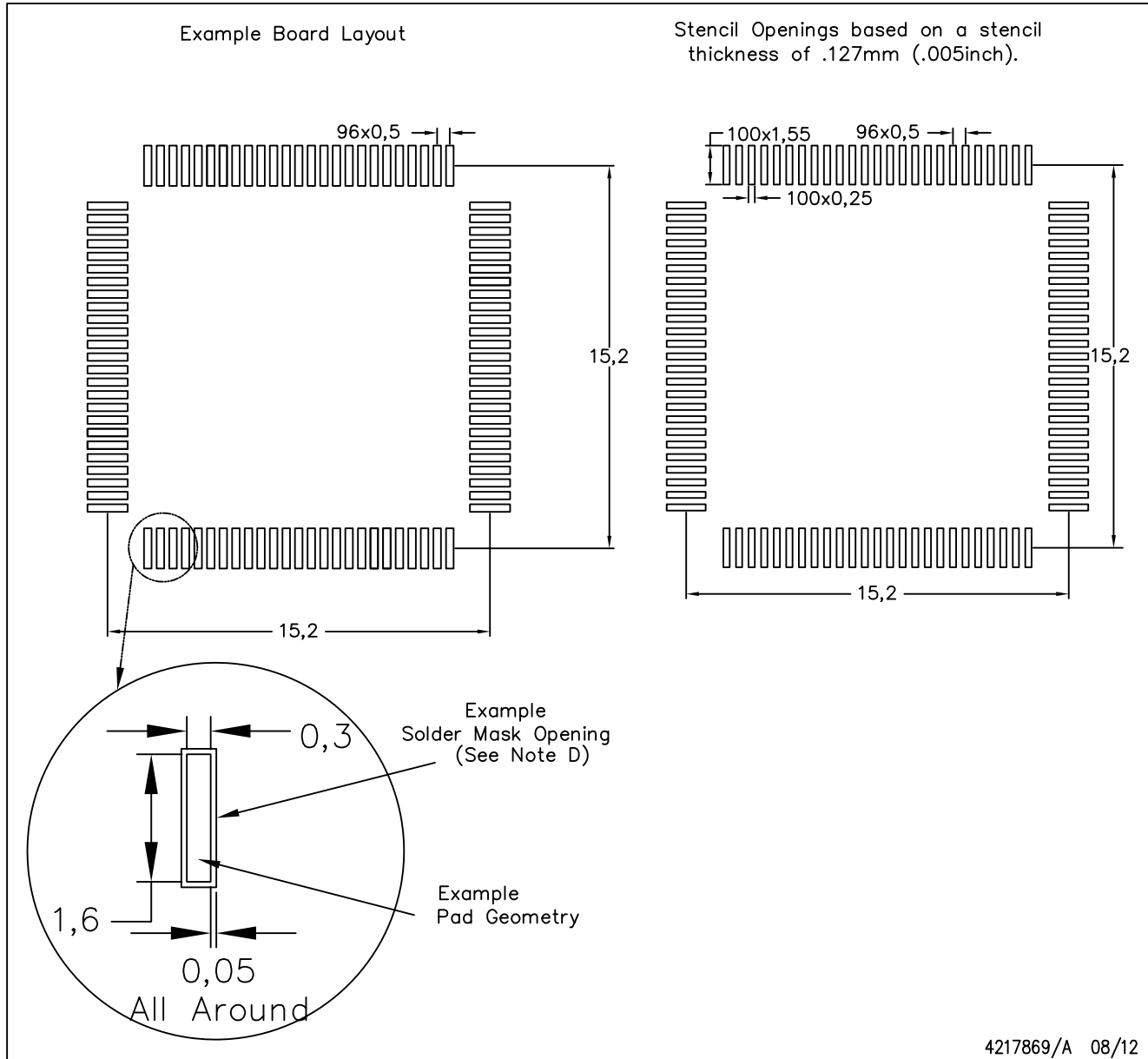
4040149/B 11/96

- NOTES:
- All linear dimensions are in millimeters.
  - This drawing is subject to change without notice.
  - Falls within JEDEC MS-026

## LAND PATTERN DATA

PZ (S-PQFP-G100)

PLASTIC QUAD FLAT PACK



### NOTES:

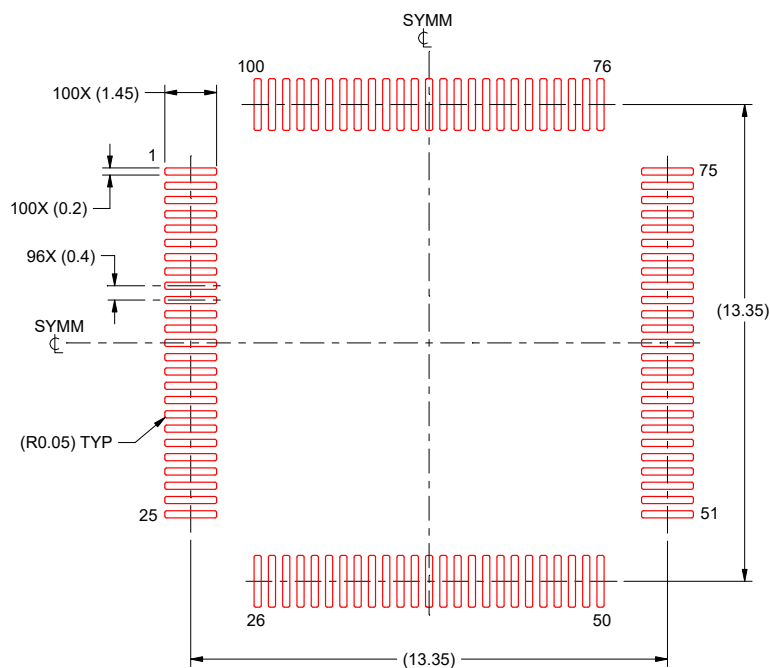
- All linear dimensions are in millimeters.
- This drawing is subject to change without notice.
- Laser cutting apertures with trapezoidal walls and also rounding corners will offer better paste release. Customers should contact their board assembly site for stencil design recommendations. Example stencil design based on a 50% volumetric metal load solder paste. Refer to IPC-7525 for other stencil recommendations.
- Customers should contact their board fabrication site for solder mask tolerances between and around signal pads.

## EXAMPLE STENCIL DESIGN

# PFA0100A

**TQFP - 1.2 mm max height**

PLASTIC QUAD FLATPACK



SOLDER PASTE EXAMPLE  
BASED ON 0.125 mm THICK STENCIL  
SCALE:6X

4229797/A 07/2023

NOTES: (continued)

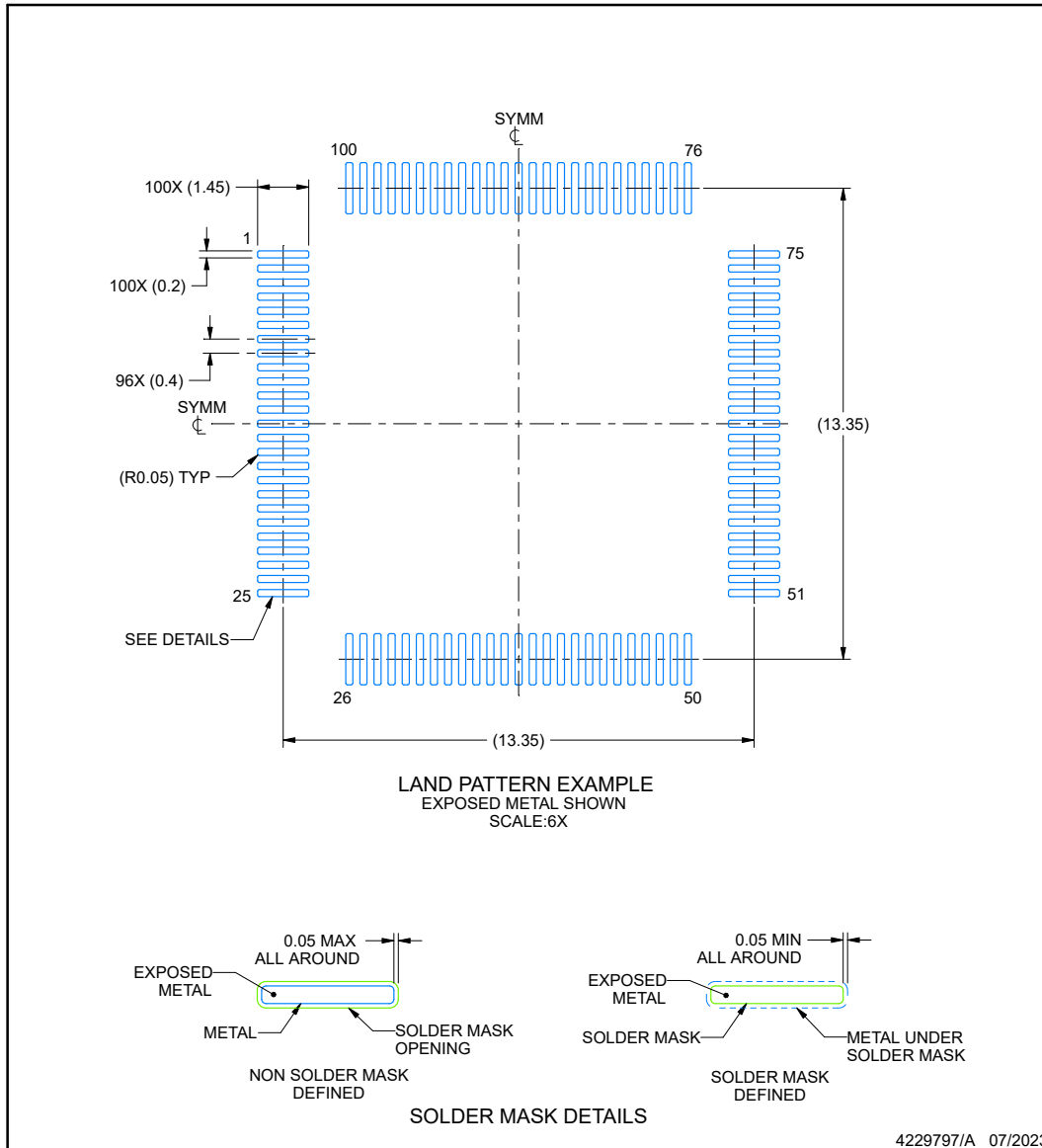
7. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release. IPC-7525 may have alternate design recommendations.
8. Board assembly site may have different recommendations for stencil design.

## EXAMPLE BOARD LAYOUT

**PFA0100A**

**TQFP - 1.2 mm max height**

PLASTIC QUAD FLATPACK

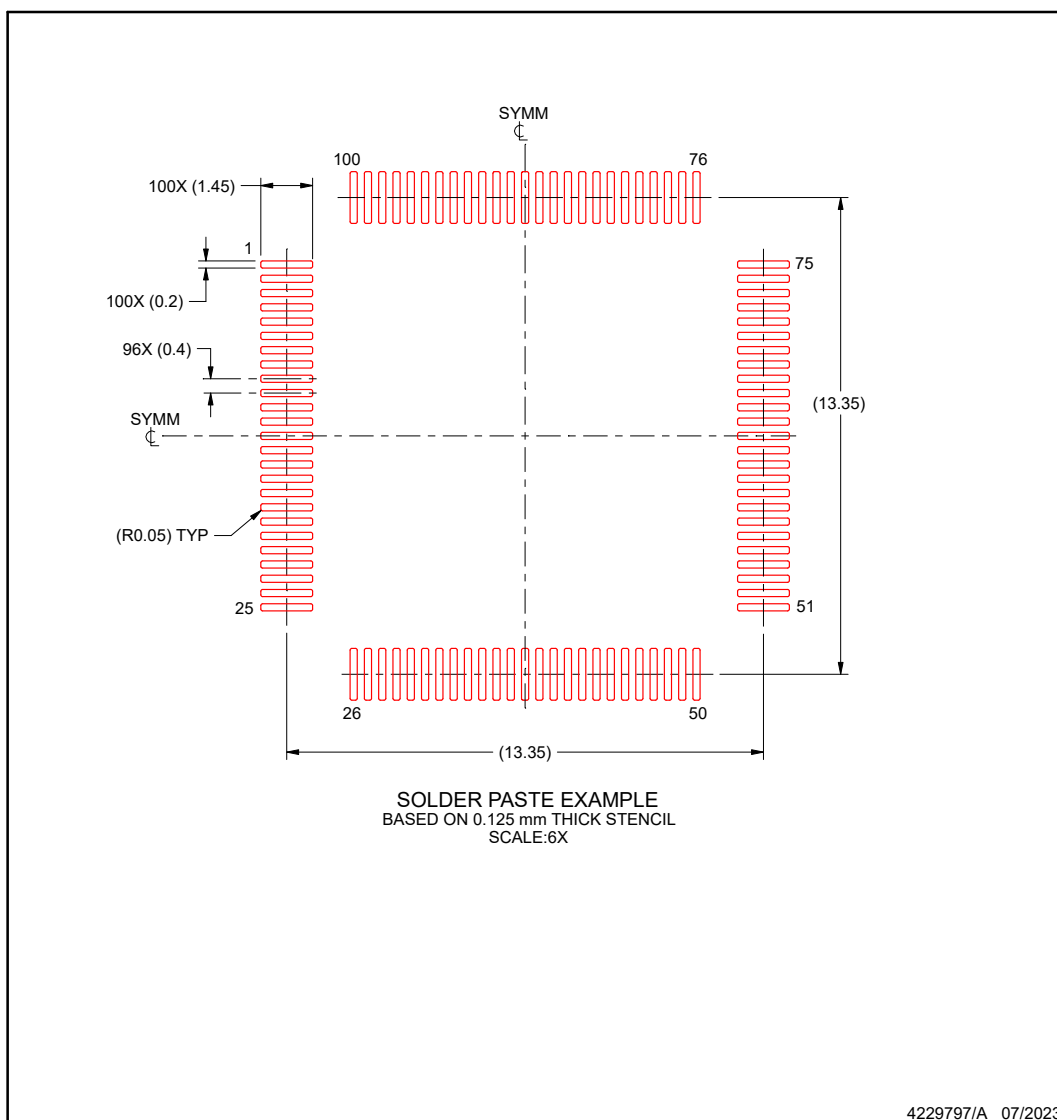


NOTES: (continued)

4. Publication IPC-7351 may have alternate designs.
5. Solder mask tolerances between and around signal pads can vary based on board fabrication site.
6. For more information, see Texas Instruments literature numbers SLMA002 (www.ti.com/lit/slma002) and SLMA004 (www.ti.com/lit/slma004).

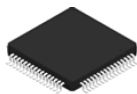
**EXAMPLE STENCIL DESIGN****PFA0100A****TQFP - 1.2 mm max height**

PLASTIC QUAD FLATPACK



NOTES: (continued)

7. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release. IPC-7525 may have alternate design recommendations.
8. Board assembly site may have different recommendations for stencil design.



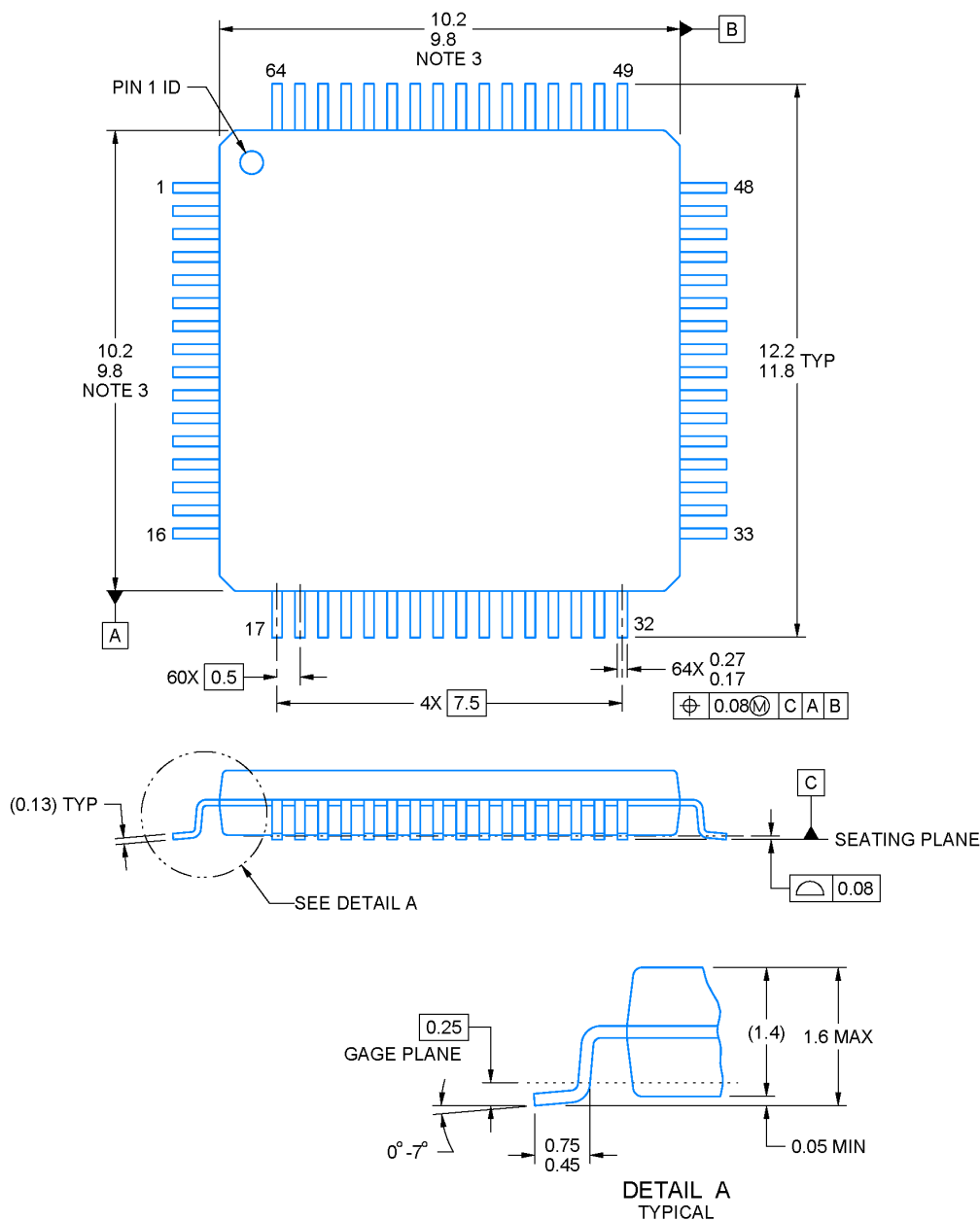
## PACKAGE OUTLINE

**PM0064A**

**LQFP - 1.6 mm max height**

PLASTIC QUAD FLATPACK

ADVANCE INFORMATION



4215162/A 03/2017

### NOTES:

1. All linear dimensions are in millimeters. Any dimensions in parenthesis are for reference only. Dimensioning and tolerancing per ASME Y14.5M.
2. This drawing is subject to change without notice.
3. This dimension does not include mold flash, protrusions, or gate burrs. Mold flash, protrusions, or gate burrs shall not exceed 0.15 mm per side.
4. Reference JEDEC registration MS-026.

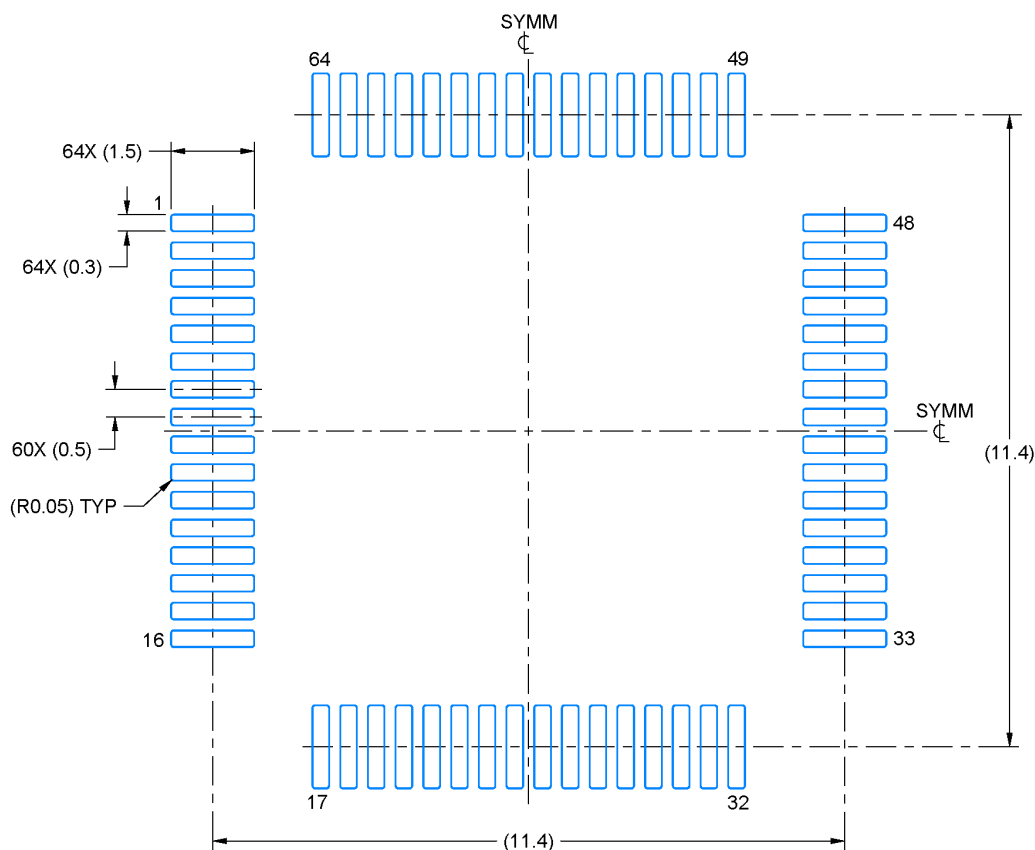
## EXAMPLE BOARD LAYOUT

PM0064A

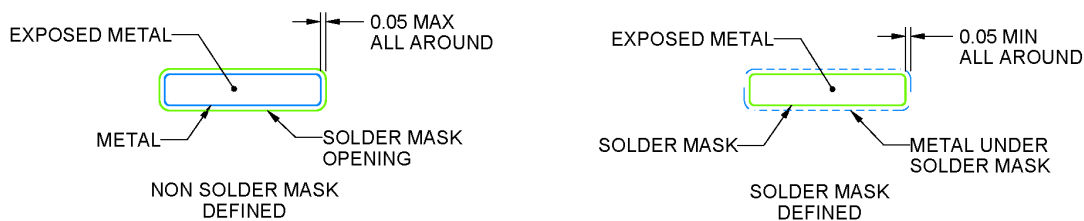
LQFP - 1.6 mm max height

PLASTIC QUAD FLATPACK

ADVANCE INFORMATION



LAND PATTERN EXAMPLE  
EXPOSED METAL SHOWN  
SCALE:8X



SOLDER MASK DETAILS

4215162/A 03/2017

NOTES: (continued)

5. Publication IPC-7351 may have alternate designs.
6. Solder mask tolerances between and around signal pads can vary based on board fabrication site.
7. For more information, see Texas Instruments literature number SLMA004 (www.ti.com/lit/slma004).

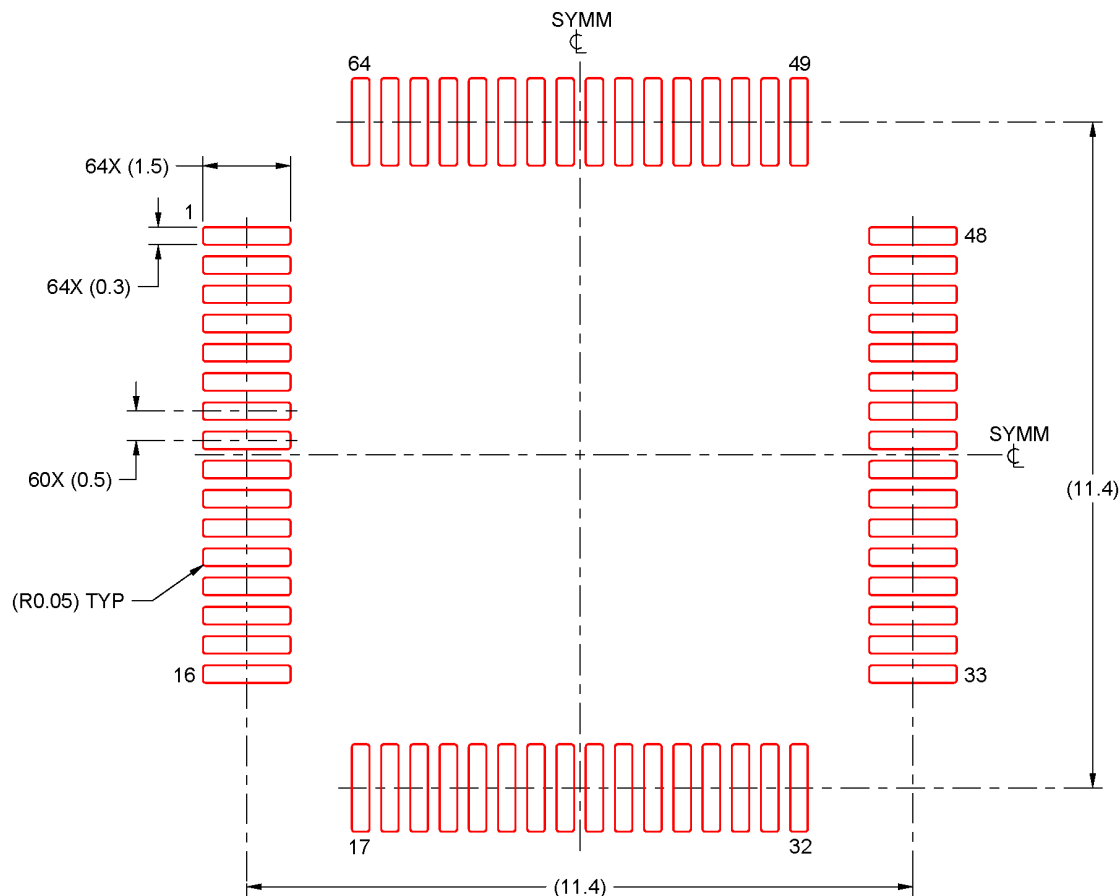


## EXAMPLE STENCIL DESIGN

PM0064A

LQFP - 1.6 mm max height

PLASTIC QUAD FLATPACK

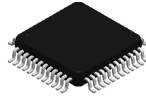


SOLDER PASTE EXAMPLE  
BASED ON 0.125 mm THICK STENCIL  
SCALE:8X

4215162/A 03/2017

NOTES: (continued)

8. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release. IPC-7525 may have alternate design recommendations.
9. Board assembly site may have different recommendations for stencil design.

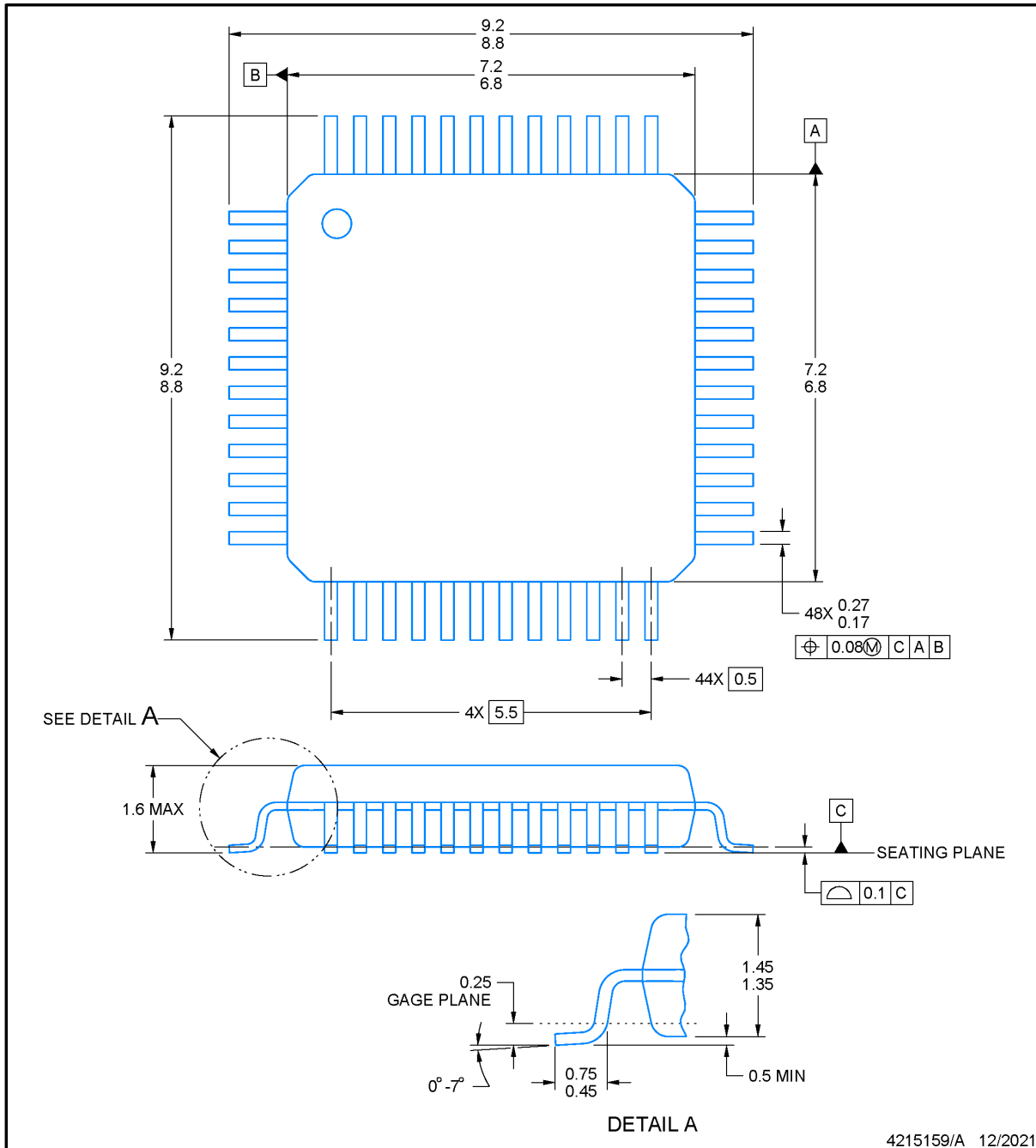


**PT0048A**

**PACKAGE OUTLINE**  
**LQFP - 1.6 mm max height**

LOW PROFILE QUAD FLATPACK

ADVANCE INFORMATION



NOTES:

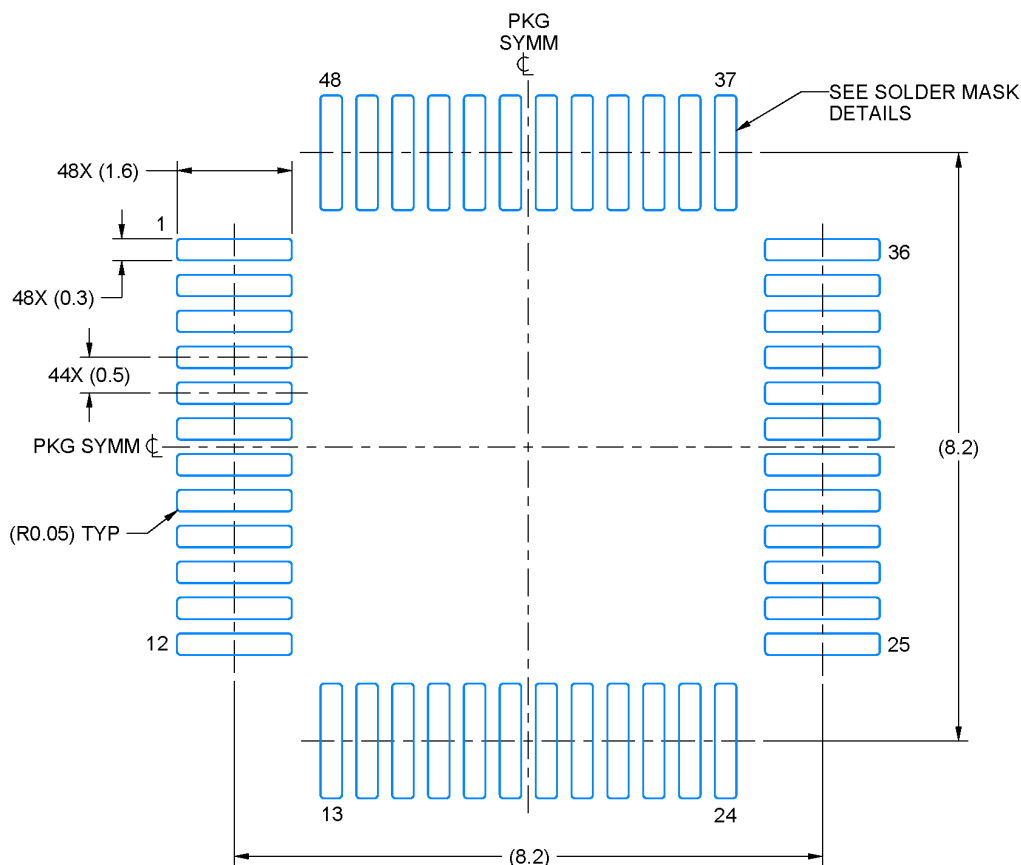
1. All linear dimensions are in millimeters. Any dimensions in parenthesis are for reference only. Dimensioning and tolerancing per ASME Y14.5M.
2. This drawing is subject to change without notice.
3. Reference JEDEC registration MS-026.
4. This may also be a thermally enhanced plastic package with leads connected to the die pads.

## EXAMPLE BOARD LAYOUT

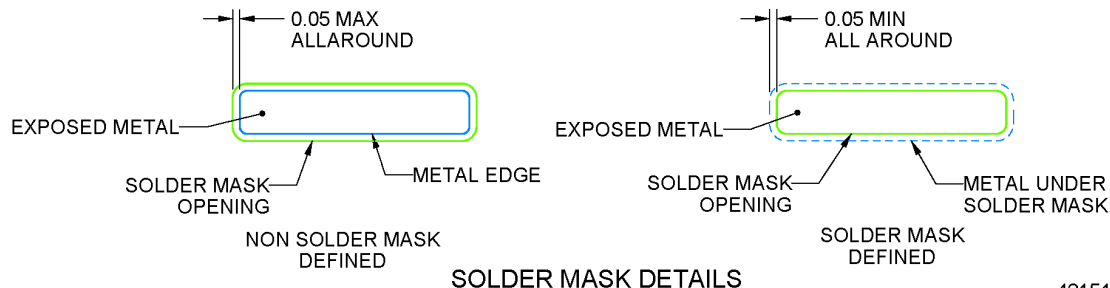
**PT0048A**

**LQFP - 1.6 mm max height**

LOW PROFILE QUAD FLATPACK



**LAND PATTERN EXAMPLE**  
EXPOSED METAL SHOWN  
SCALE 10.000



**SOLDER MASK DETAILS**

4215159/A 12/2021

NOTES: (continued)

5. Publication IPC-7351 may have alternate designs.
6. Solder mask tolerances between and around signal pads can vary based on board fabrication site.

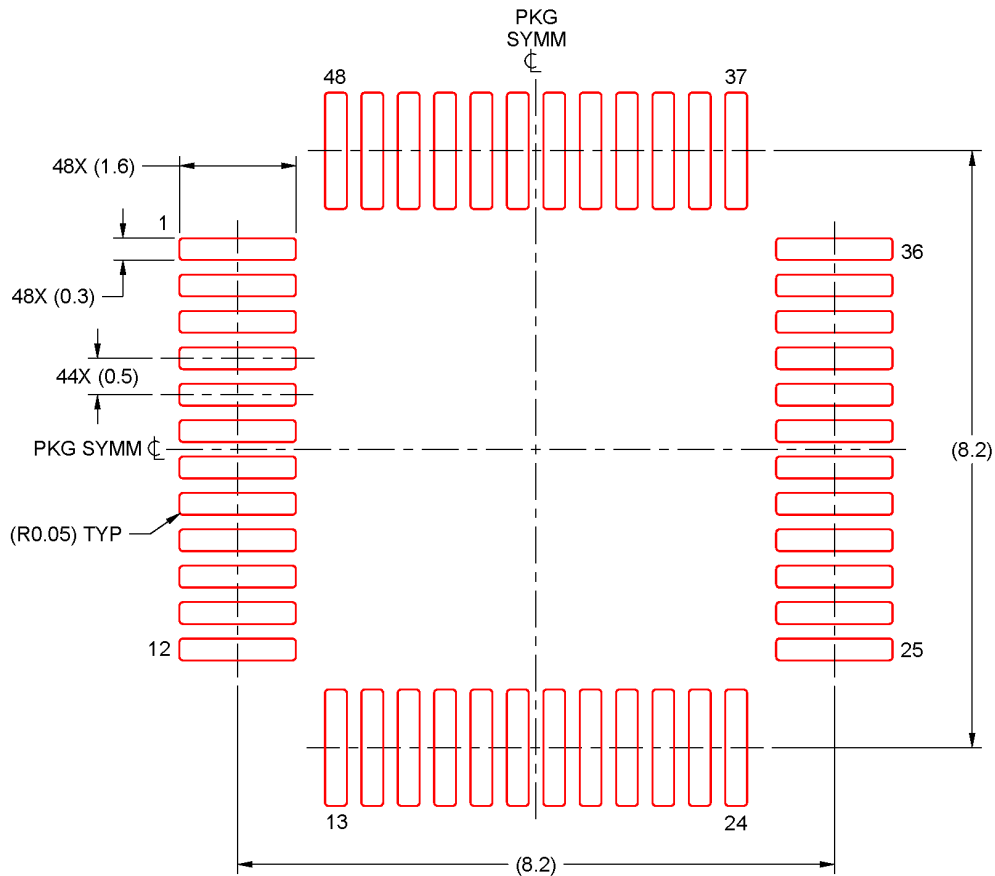
## EXAMPLE STENCIL DESIGN

PT0048A

LQFP - 1.6 mm max height

LOW PROFILE QUAD FLATPACK

ADVANCE INFORMATION



SOLDER PASTE EXAMPLE  
BASED ON 0.1 mm THICK STENCIL  
SCALE: 10X

4215159/A 12/2021

NOTES: (continued)

7. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release. IPC-7525 may have alternate design recommendations.
8. Board assembly site may have different recommendations for stencil design.

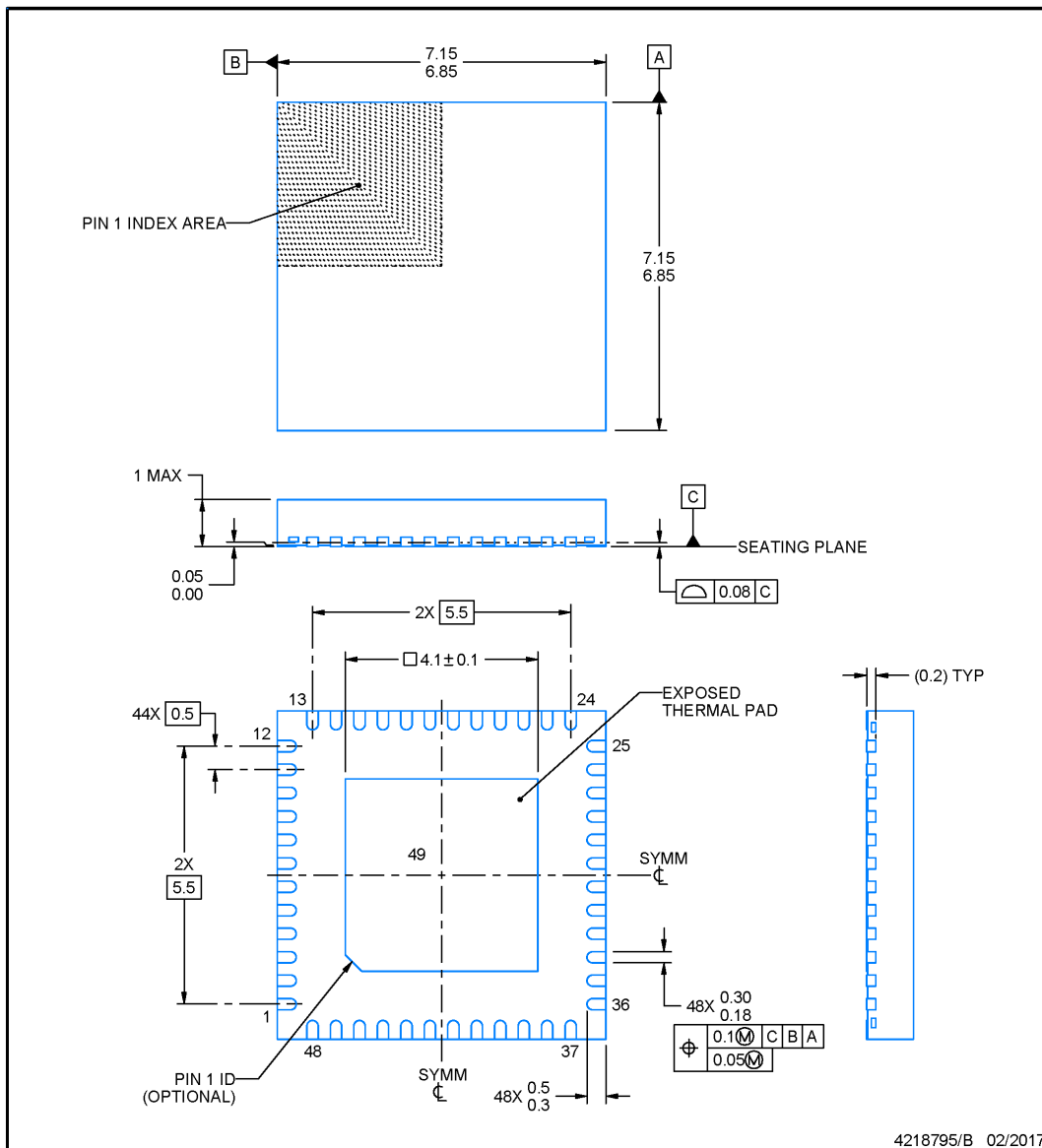


**RGZ0048B**

## PACKAGE OUTLINE

**VQFN - 1 mm max height**

PLASTIC QUAD FLATPACK - NO LEAD



### NOTES:

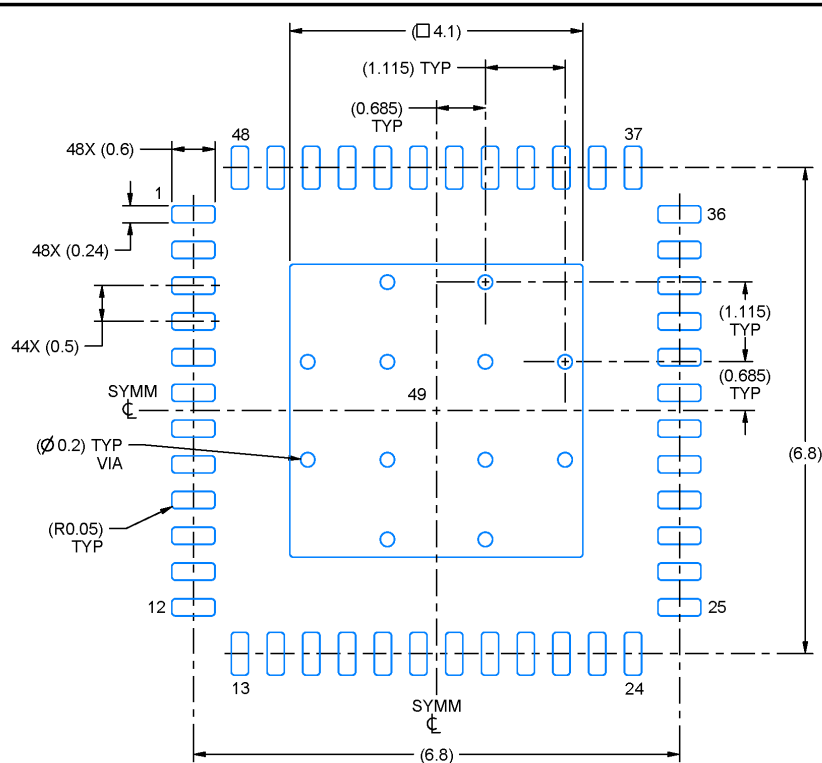
1. All linear dimensions are in millimeters. Any dimensions in parenthesis are for reference only. Dimensioning and tolerancing per ASME Y14.5M.
2. This drawing is subject to change without notice.
3. The package thermal pad must be soldered to the printed circuit board for thermal and mechanical performance.

## EXAMPLE BOARD LAYOUT

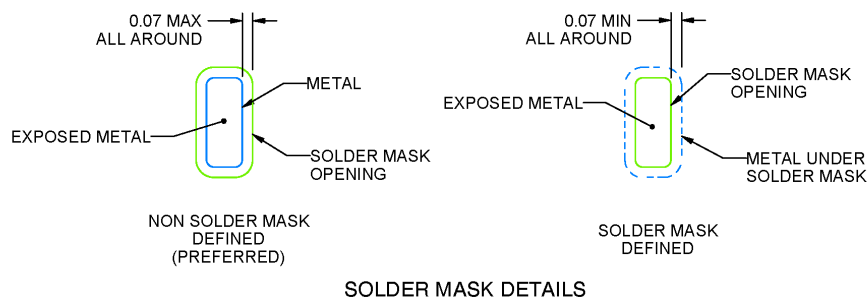
**RGZ0048B**

**VQFN - 1 mm max height**

PLASTIC QUAD FLATPACK - NO LEAD



LAND PATTERN EXAMPLE  
EXPOSED METAL SHOWN  
SCALE:12X



4218795/B 02/2017

NOTES: (continued)

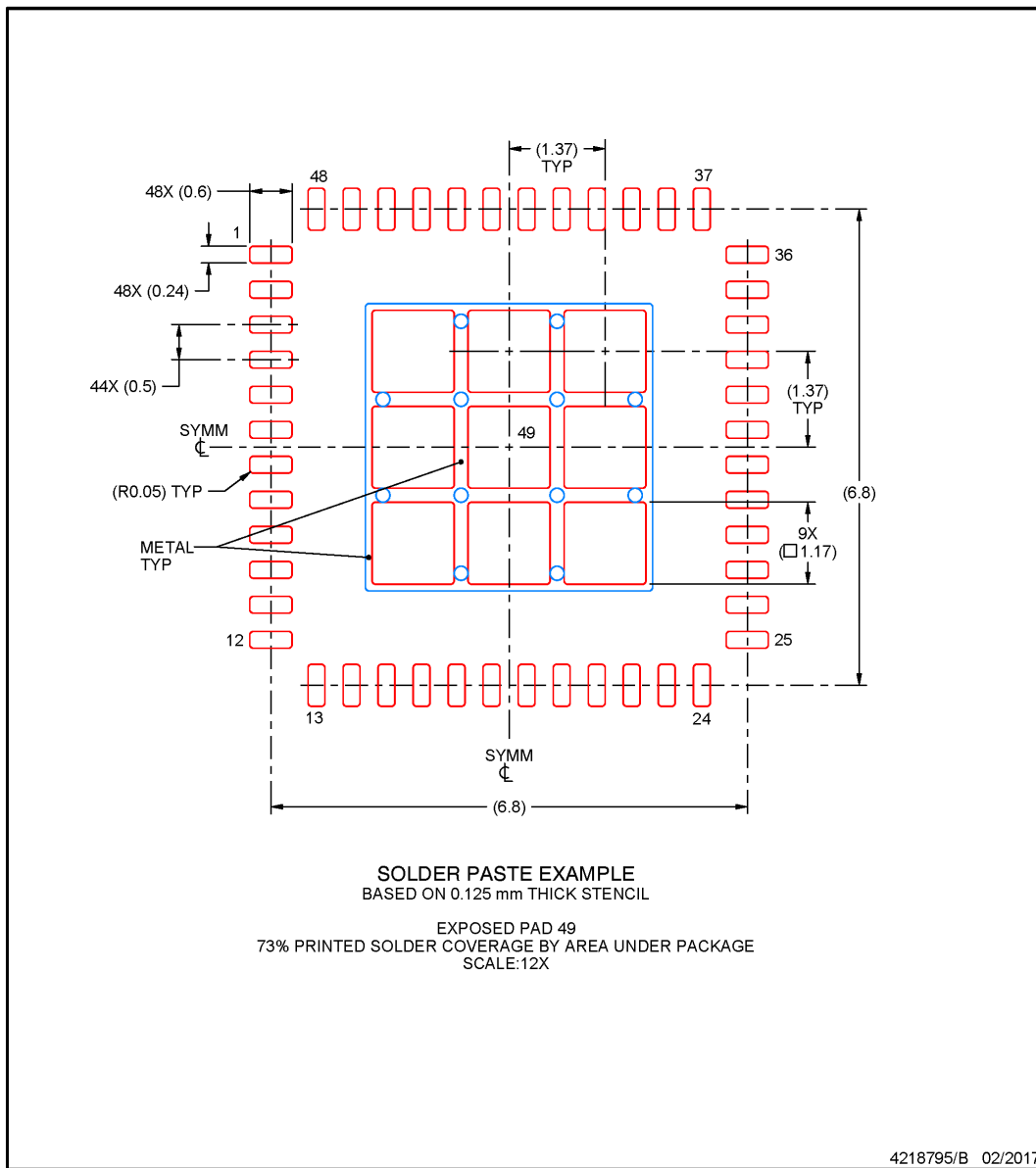
- This package is designed to be soldered to a thermal pad on the board. For more information, see Texas Instruments literature number SLUA271 (www.ti.com/lit/slue271).
- Vias are optional depending on application, refer to device data sheet. If any vias are implemented, refer to their locations shown on this view. It is recommended that vias under paste be filled, plugged or tented.

## EXAMPLE STENCIL DESIGN

**RGZ0048B**

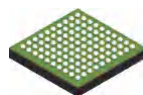
**VQFN - 1 mm max height**

PLASTIC QUAD FLATPACK - NO LEAD

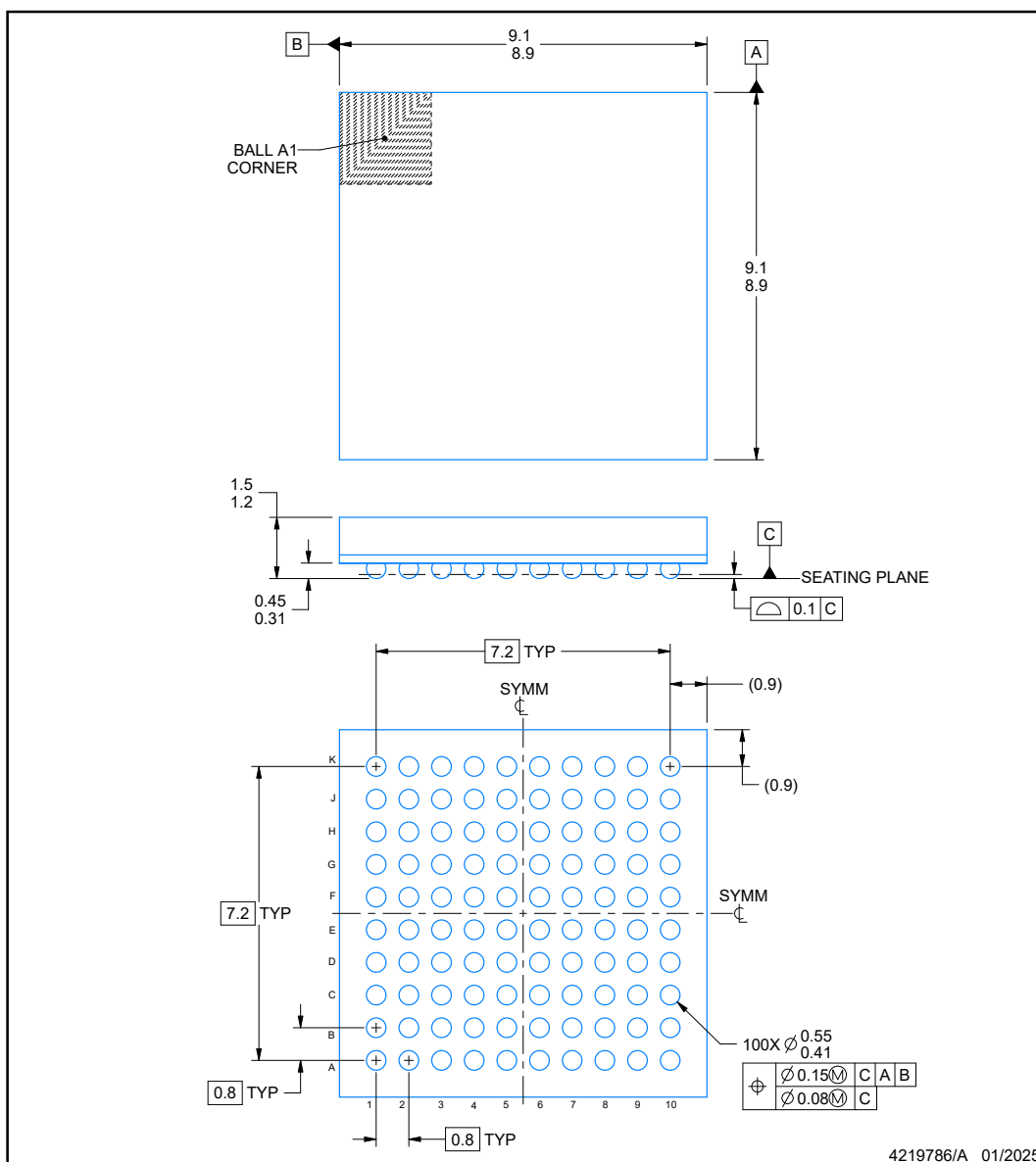


NOTES: (continued)

6. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release. IPC-7525 may have alternate design recommendations.

**ZAW0100A****PACKAGE OUTLINE****NFBGA - 1.5 mm max height**

PLASTIC BALL GRID ARRAY

**NOTES:**

1. All linear dimensions are in millimeters. Any dimensions in parenthesis are for reference only. Dimensioning and tolerancing per ASME Y14.5M.
2. This drawing is subject to change without notice.

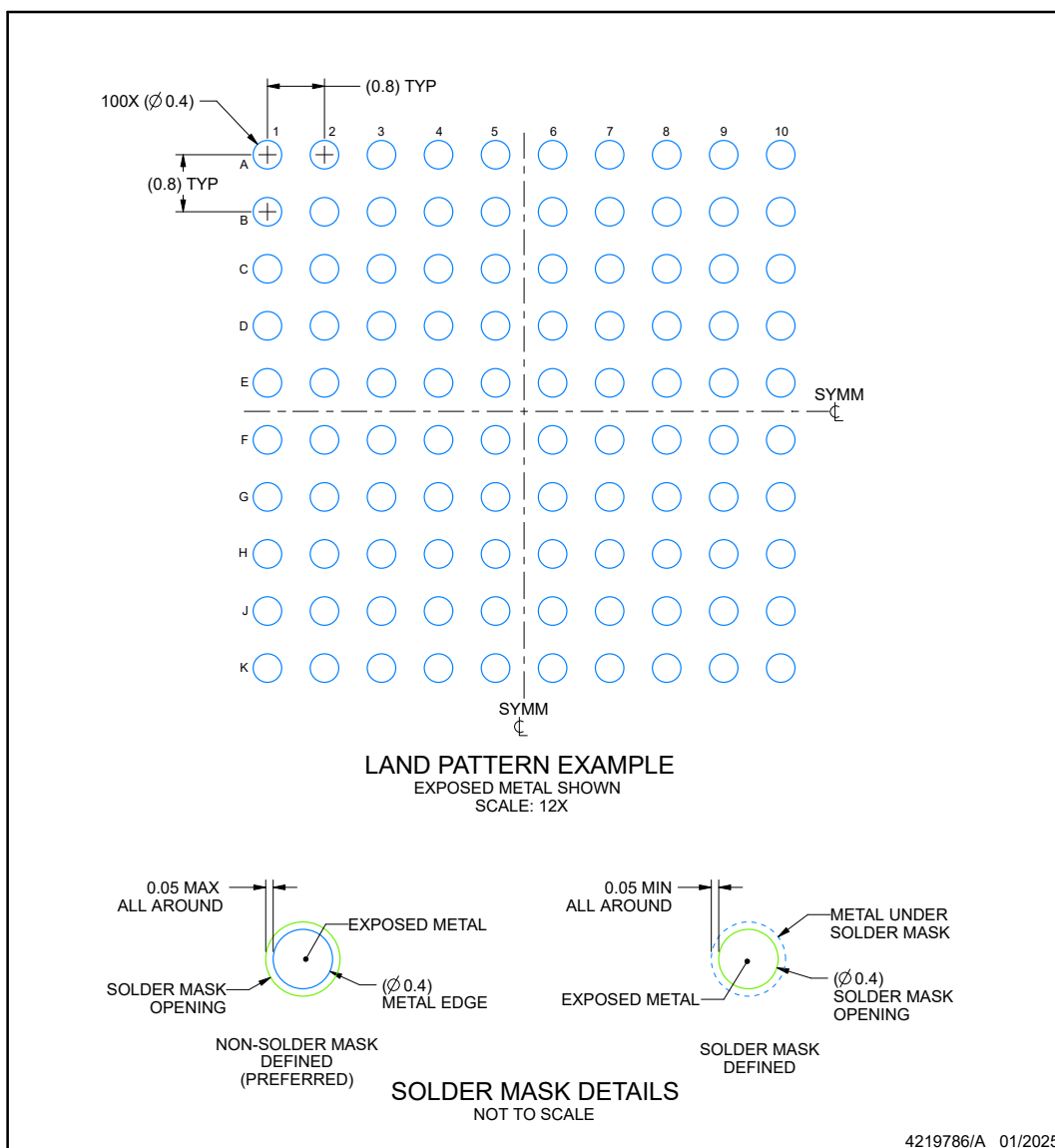


## EXAMPLE BOARD LAYOUT

**ZAW0100A**

**NFBGA - 1.5 mm max height**

PLASTIC BALL GRID ARRAY

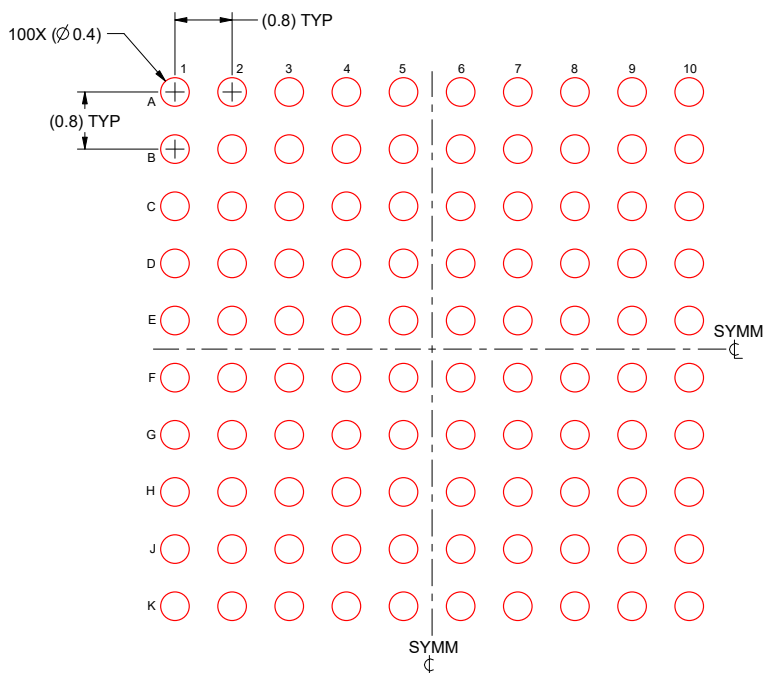


NOTES: (continued)

- Final dimensions may vary due to manufacturing tolerance considerations and also routing constraints. For information, see Texas Instruments literature number SPRAA99 (www.ti.com/lit/spraa99).

**EXAMPLE STENCIL DESIGN****ZAW0100A****NFBGA - 1.5 mm max height**

PLASTIC BALL GRID ARRAY



**SOLDER PASTE EXAMPLE**  
 BASED ON 0.125 mm THICK STENCIL  
 SCALE: 12X

4219786/A 01/2025

NOTES: (continued)

4. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release.

## PACKAGING INFORMATION

Orderable part number	Status (1)	Material type (2)	Package   Pins	Package qty   Carrier	RoHS (3)	Lead finish/ Ball material (4)	MSL rating/ Peak reflow (5)	Op temp (°C)	Part marking (6)
<a href="#">XM33C321ASPZR</a>	Active	Preproduction	LQFP (PZ)   100	1000   LARGE T&R	-	Call TI	Call TI	-40 to 125	

(1) **Status:** For more details on status, see our [product life cycle](#).

(2) **Material type:** When designated, preproduction parts are prototypes/experimental devices, and are not yet approved or released for full production. Testing and final process, including without limitation quality assurance, reliability performance testing, and/or process qualification, may not yet be complete, and this item is subject to further changes or possible discontinuation. If available for ordering, purchases will be subject to an additional waiver at checkout, and are intended for early internal evaluation purposes only. These items are sold without warranties of any kind.

(3) **RoHS values:** Yes, No, RoHS Exempt. See the [TI RoHS Statement](#) for additional information and value definition.

(4) **Lead finish/Ball material:** Parts may have multiple material finish options. Finish options are separated by a vertical ruled line. Lead finish/Ball material values may wrap to two lines if the finish value exceeds the maximum column width.

(5) **MSL rating/Peak reflow:** The moisture sensitivity level ratings and peak solder (reflow) temperatures. In the event that a part has multiple moisture sensitivity ratings, only the lowest level per JEDEC standards is shown. Refer to the shipping label for the actual reflow temperature that will be used to mount the part to the printed circuit board.

(6) **Part marking:** There may be an additional marking, which relates to the logo, the lot trace code information, or the environmental category of the part.

Multiple part markings will be inside parentheses. Only one part marking contained in parentheses and separated by a "~" will appear on a part. If a line is indented then it is a continuation of the previous line and the two combined represent the entire part marking for that device.

**Important Information and Disclaimer:**The information provided on this page represents TI's knowledge and belief as of the date that it is provided. TI bases its knowledge and belief on information provided by third parties, and makes no representation or warranty as to the accuracy of such information. Efforts are underway to better integrate information from third parties. TI has taken and continues to take reasonable steps to provide representative and accurate information but may not have conducted destructive testing or chemical analysis on incoming materials and chemicals. TI and TI suppliers consider certain information to be proprietary, and thus CAS numbers and other limited information may not be available for release.

In no event shall TI's liability arising out of such information exceed the total purchase price of the TI part(s) at issue in this document sold by TI to Customer on an annual basis.

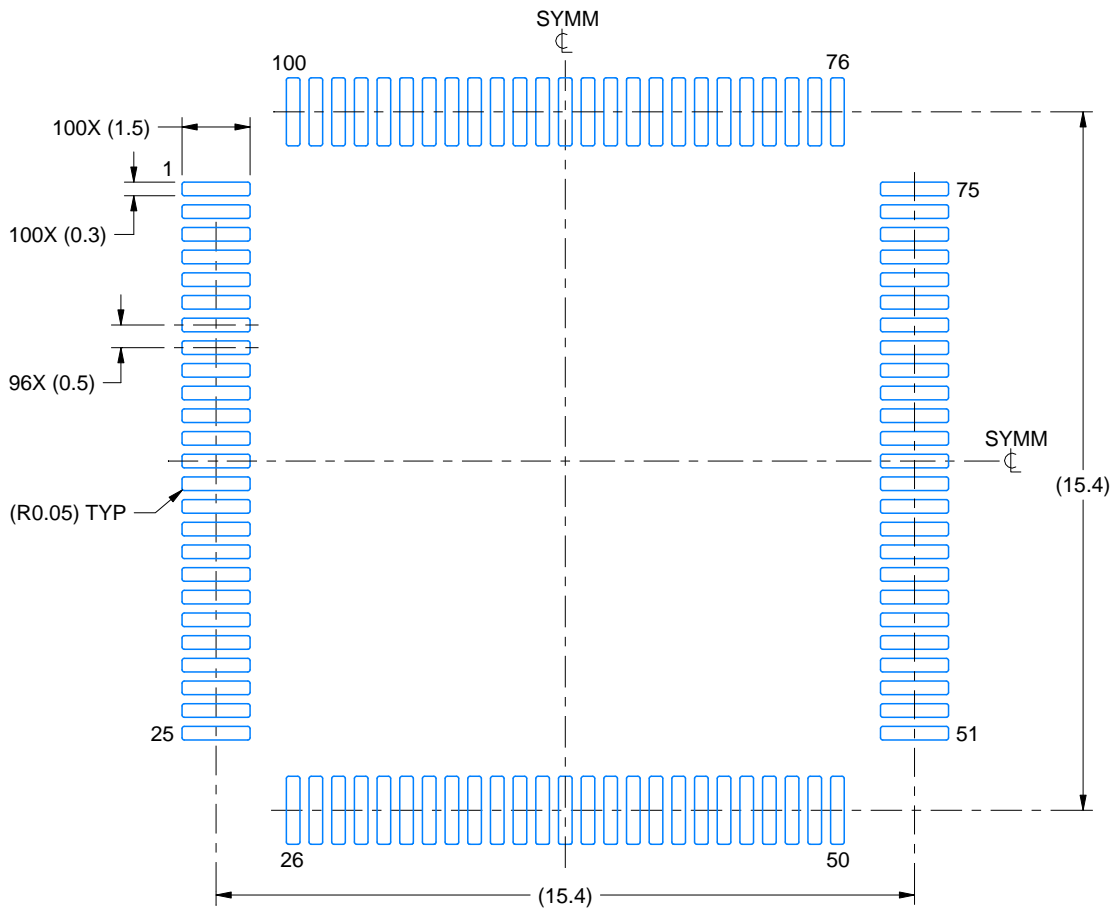


# EXAMPLE BOARD LAYOUT

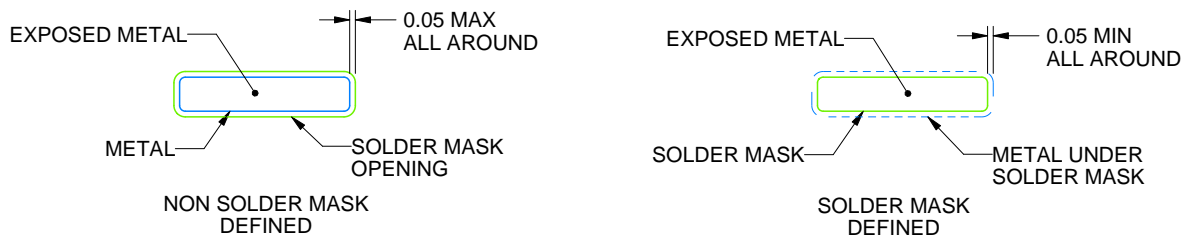
PZ0100A

LQFP - 1.6 mm max height

PLASTIC QUAD FLATPACK



LAND PATTERN EXAMPLE  
EXPOSED METAL SHOWN  
SCALE:6X



SOLDER MASK DETAILS

4215169/A 03/2017

NOTES: (continued)

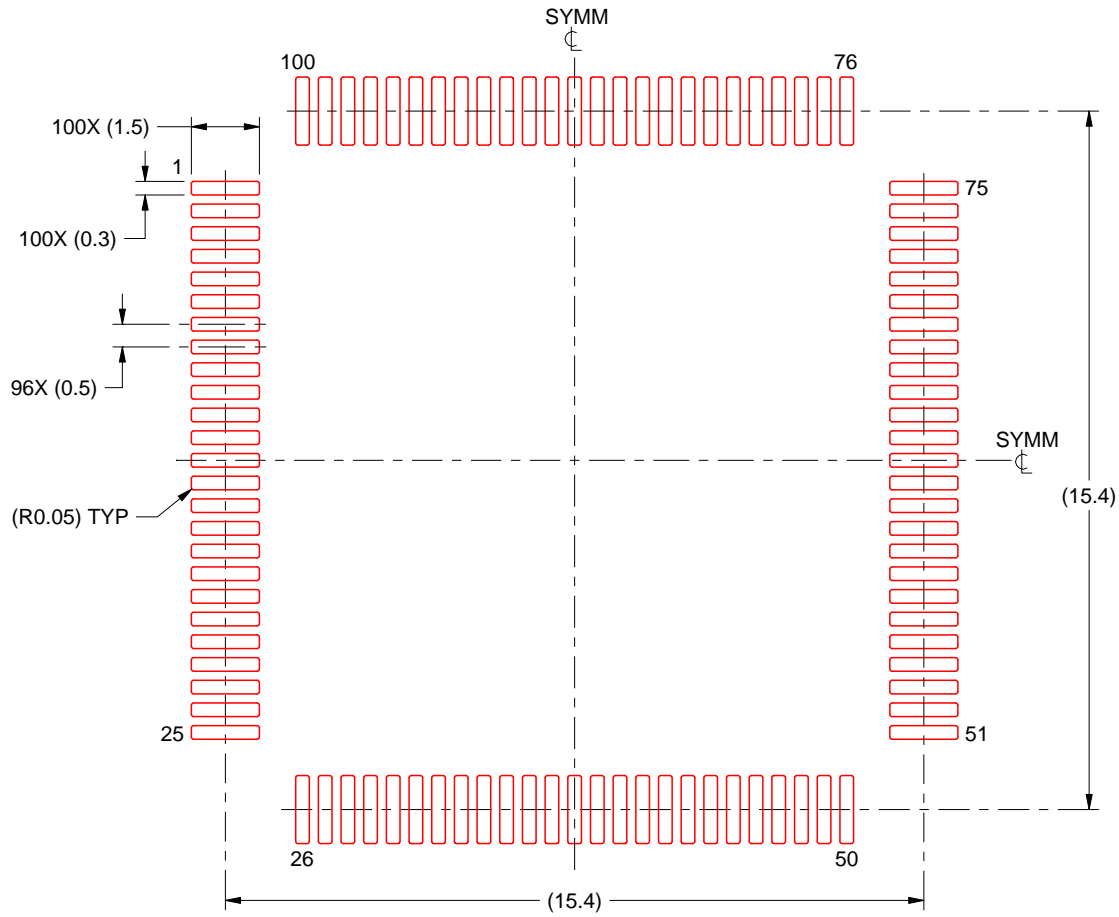
5. Publication IPC-7351 may have alternate designs.
6. Solder mask tolerances between and around signal pads can vary based on board fabrication site.
7. For more information, see Texas Instruments literature number SLMA004 ([www.ti.com/lit/slma004](http://www.ti.com/lit/slma004)).

# EXAMPLE STENCIL DESIGN

PZ0100A

LQFP - 1.6 mm max height

PLASTIC QUAD FLATPACK



SOLDER PASTE EXAMPLE  
BASED ON 0.125 mm THICK STENCIL  
SCALE:6X

4215169/A 03/2017

NOTES: (continued)

8. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release. IPC-7525 may have alternate design recommendations.
9. Board assembly site may have different recommendations for stencil design.

## 重要なお知らせと免責事項

TI は、技術データと信頼性データ (データシートを含みます)、設計リソース (リファレンス デザインを含みます)、アプリケーションや設計に関する各種アドバイス、Web ツール、安全性情報、その他のリソースを、欠陥が存在する可能性のある「現状のまま」提供しており、商品性および特定目的に対する適合性の黙示保証、第三者の知的財産権の非侵害保証を含みいかなる保証も、明示的または黙示的にかかわらず拒否します。

これらのリソースは、TI 製品を使用する設計の経験を積んだ開発者への提供を意図したものです。(1) お客様のアプリケーションに適した TI 製品の選定、(2) お客様のアプリケーションの設計、検証、試験、(3) お客様のアプリケーションに該当する各種規格や、その他のあらゆる安全性、セキュリティ、規制、または他の要件への確実な適合に関する責任を、お客様のみが単独で負うものとし、TI は一切の責任を拒否します。

上記の各種リソースは、予告なく変更される可能性があります。これらのリソースは、リソースで説明されている TI 製品を使用するアプリケーションの開発の目的でのみ、TI はその使用をお客様に許諾します。これらのリソースに関して、他の目的で複製することや掲載することは禁止されています。TI や第三者の知的財産権のライセンスが付与されている訳ではありません。お客様は、これらのリソースを自身で使用した結果発生するあらゆる申し立て、損害、費用、損失、責任について、TI およびその代理人を完全に補償するものとし、TI は一切の責任を拒否します。

TI の製品は、[TI の販売条件](#)、[TI の総合的な品質ガイドライン](#)、[ti.com](#) または TI 製品などに関連して提供される他の適用条件に従い提供されます。TI がこれらのリソースを提供することは、適用される TI の保証または他の保証の放棄の拡大や変更を意味するものではありません。TI がカスタム、またはカスタマー仕様として明示的に指定していない限り、TI の製品は標準的なカタログに掲載される汎用機器です。

お客様がいかなる追加条項または代替条項を提案する場合も、TI はそれらに異議を唱え、拒否します。

Copyright © 2026, Texas Instruments Incorporated

最終更新日：2025 年 10 月