

# 数据手册

## Datasheet

### **G32A1445**

基于 Arm® Cortex®-M4F 内核的 32 位微控制器

版本: V2.1

# 1 产品特性

## ■ 内核

- 带有 FPU 的 32 位 Arm® Cortex®-M4F 内核
- 最高 112MHz 工作频率

## ■ 存储器及接口

- 具有 ECC 的 Flash: 512KB
- 具有 ECC 的 SRAM: 64KB
- 具有 ECC 的 64KB Data Flash
- 4KB CFGRAM 可用作 SRAM 或模拟 EEPROM

## ■ 时钟

- HSE: 外部 4~40MHz 晶体振荡器
- HSI: 内部 48MHz RC 振荡器
- LSI: 内部 8MHz RC 振荡器
- LPO: 内部 128 kHz 低功率 RC 振荡器
- SYSPLL: 主锁相环高达 112MHz

## ■ 电源与电源管理

- VDD 范围: 2.7~5.5V
- VDDA 范围: VDD~5.5V
- 支持上电/低电压复位 (POR/LVR)
- 支持低电压检测器 (LVD)

## ■ DMA

- 一个 16 通道 DMA 控制器
- DMA 通道多路复用器 DMACHM

## ■ 调试接口

- JTAG
- SWD

## ■ 调试功能

- SWJ-DP
- DWT
- ITM
- TPIU
- FPB

## ■ I/O

- 最多有 89 个 I/Os
- 所有 I/O 都可以映射到外部中断向量

## ■ 通信外设

- 1 个 LPI2C 接口
- 3 个 LPUART
- 3 个 LPSPI
- 3 个 CAN (均支持 CANFD)
- 1 个 CFGIO 可配置的通信接口

## ■ 模拟外设

- 2 个 12 位的 ADC
- 1 个比较器(内置 8 位 DAC)

## ■ 定时器

- 4 个独立的 16 位定时器 CFGTMR, 每个定时器提供 8 个标准通道
- 1 个具有灵活的唤醒控制的 16 位低功耗定时器 LPTMR
- 1 个 4 通道的 32 位定时器 LPITMR
- 2 个可编程延迟单元 PDU
- 1 个 RTC, 支持日历功能, 可从停机/待机模式下报警和定期唤醒

## ■ 安全保障

- SHE (安全硬件扩展) 功能规范中一整套的加密功能通过加密服务引擎 (CSEc) 实现。
- 128 位唯一设备 ID
- CRC 计算单元
- 一个内部看门狗 (WDT)
- 一个外部看门狗监视器 (EWDT)
- 系统内存保护单元 (MPU)
- Flash 和 SRAM 带 ECC

## ■ 芯片封装

- LQFP48/64/100

## ■ 认证

- AEC-Q100
- ASIL\_B

# 目录

|          |                           |           |
|----------|---------------------------|-----------|
| <b>1</b> | <b>产品特性 .....</b>         | <b>1</b>  |
| <b>2</b> | <b>产品信息 .....</b>         | <b>4</b>  |
| <b>3</b> | <b>系统框图 .....</b>         | <b>5</b>  |
| <b>4</b> | <b>引脚配置和功能 .....</b>      | <b>6</b>  |
| <b>5</b> | <b>引脚复用 .....</b>         | <b>15</b> |
| <b>6</b> | <b>输入复用优先级 .....</b>      | <b>20</b> |
| <b>7</b> | <b>电气特性 .....</b>         | <b>30</b> |
| 7.1      | 通用工作条件下的测试 .....          | 30        |
| 7.1.1    | 绝对最大额定值 .....             | 30        |
| 7.1.2    | 电压和电流工作要求 .....           | 31        |
| 7.1.3    | 温度运行特性 .....              | 31        |
| 7.1.4    | 电源和接地引脚 .....             | 32        |
| 7.1.5    | 低压复位和检测系统特性 .....         | 33        |
| 7.1.6    | 电源模式转换特性 .....            | 34        |
| 7.1.7    | 功耗.....                   | 35        |
| 7.1.8    | ESD 和 Latch-up 保护特性 ..... | 37        |
| 7.1.9    | EMC 辐射发射特性（待测试） .....     | 37        |
| 7.2      | 存储器及接口 .....              | 37        |
| 7.2.1    | Flash 命令的时间特性.....        | 37        |
| 7.2.2    | 可靠性规格 .....               | 40        |
| 7.3      | 时钟 .....                  | 40        |
| 7.3.1    | 外部时钟源特性 .....             | 40        |
| 7.3.2    | 系统时钟发生器电气特性 .....         | 42        |
| 7.3.3    | 低功耗振荡器电气特性.....           | 43        |
| 7.3.4    | 系统 PLL 电气特性.....          | 43        |
| 7.4      | 时钟频率 .....                | 43        |
| 7.5      | 引脚特性 .....                | 44        |
| 7.5.1    | 交流电气特性 .....              | 44        |
| 7.5.2    | 交流通用规格 .....              | 44        |
| 7.5.3    | IO 端口特性.....              | 44        |
| 7.6      | 通信外设 .....                | 46        |

|           |                         |           |
|-----------|-------------------------|-----------|
| 7.6.1     | LPUART 电气特性 .....       | 46        |
| 7.6.2     | LPSPI 电气特性 .....        | 46        |
| 7.6.3     | LPI2C 电气特性 .....        | 57        |
| 7.6.4     | CAN 电气特性 .....          | 57        |
| 7.7       | 模拟外设 .....              | 57        |
| 7.7.1     | ADC .....               | 57        |
| 7.7.2     | 内部具有 8 位 DAC 的比较器 ..... | 61        |
| 7.8       | 调试模块 .....              | 64        |
| 7.8.1     | SWD 电气规范 .....          | 64        |
| 7.8.2     | JTAG 电气特性 .....         | 68        |
| 7.9       | 温度特性 .....              | 72        |
| 7.9.1     | 最高结温度下规格的一般注意事项 .....   | 72        |
| 7.9.2     | 温度特性 .....              | 72        |
| <b>8</b>  | <b>封装信息 .....</b>       | <b>74</b> |
| 8.1       | LQFP100 封装信息 .....      | 74        |
| 8.2       | LQFP64 封装信息 .....       | 77        |
| 8.3       | LQFP48 封装信息 .....       | 79        |
| <b>9</b>  | <b>包装信息 .....</b>       | <b>82</b> |
| 9.1       | 带状包装 .....              | 82        |
| 9.2       | 托盘包装 .....              | 83        |
| <b>10</b> | <b>订货信息 .....</b>       | <b>85</b> |
| <b>11</b> | <b>常用功能模块命名 .....</b>   | <b>86</b> |
| <b>12</b> | <b>版本历史 .....</b>       | <b>87</b> |

## 2 产品信息

G32A1445 产品功能和外设配置请参阅下表。

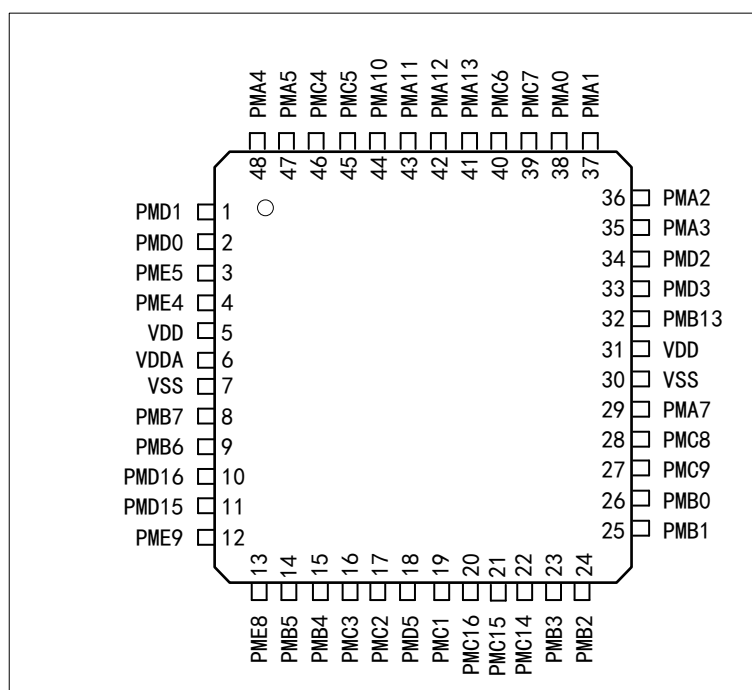
表格 1 G32A1445 系列芯片功能和外设

| 产品              |             | G32A1445                                  |         |         |
|-----------------|-------------|-------------------------------------------|---------|---------|
| 型号              |             | UAT0MLF                                   | UAT0MLH | UAT0MLL |
| 封装              |             | LQFP48                                    | LQFP64  | LQFP100 |
| 内核              |             | Arm® 32-bit Cortex®-M4F                   |         |         |
| 最大工作频率(MHz)     |             | 112                                       |         |         |
| 工作电压            |             | 2.7-5.5V                                  |         |         |
| Flash(KB)       |             | 512                                       |         |         |
| SRAM(KB)        |             | 64                                        |         |         |
| GPIOs           |             | 43                                        | 58      | 89      |
| 通信接口            | LPUART      | 3                                         |         |         |
|                 | LPSPi       | 3                                         |         |         |
|                 | LPI2C       | 1                                         |         |         |
|                 | CAN         | 3                                         |         |         |
|                 | CFGIO       | 1                                         |         |         |
| 定时器             | 16 位 CFGTMR | 4 (4*8)                                   |         |         |
|                 | 16 位 LPTMR  | 1                                         |         |         |
|                 | 32 位 LPITMR | 1                                         |         |         |
|                 | WDT         | 1                                         |         |         |
|                 | EWDT        | 1                                         |         |         |
|                 | PDU         | 2                                         |         |         |
| 实时时钟            |             | 1                                         |         |         |
| 12 位 ADC        | 单元          | 2                                         |         |         |
|                 | 外部通道        | 14+9                                      | 16+13   | 16+16   |
| 模拟比较器 (8 位 DAC) |             | 1 (1)                                     |         |         |
| 工作温度            |             | 环境温度: -40°C 至 125°C<br>结温度: -40°C 至 135°C |         |         |



## 4 引脚配置和功能

图 2 48-Pin LQFP Top View

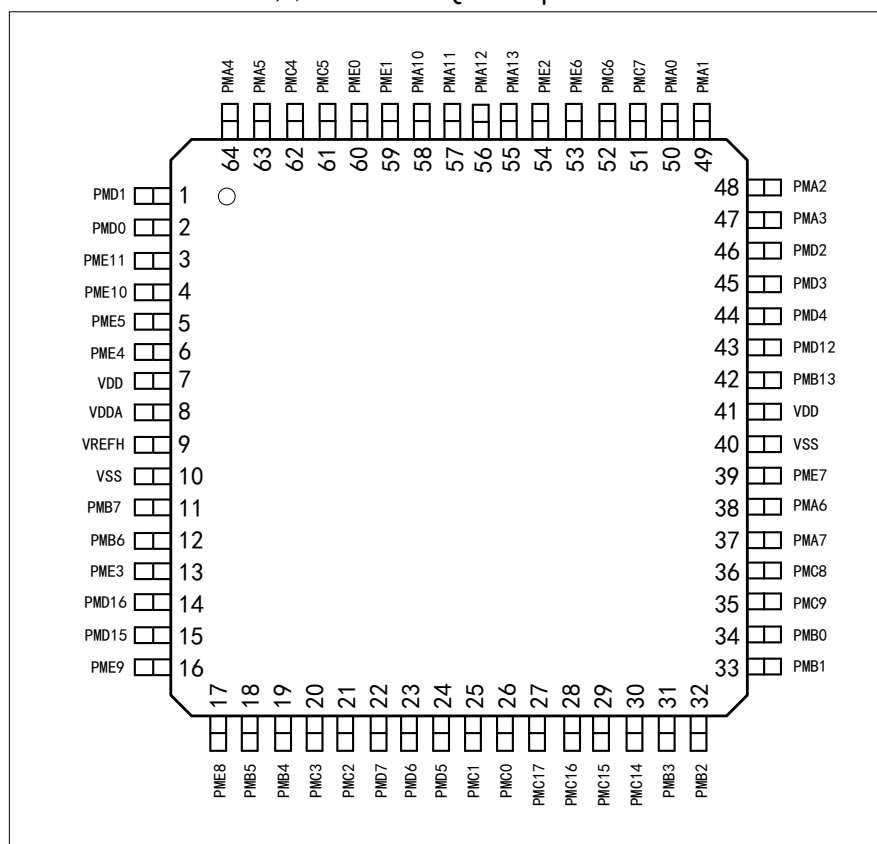


表格 2 引脚功能

| PIN   |     | TYPE | DESCRIPTION                                                   |
|-------|-----|------|---------------------------------------------------------------|
| NAME  | NO. |      |                                                               |
| PMA0  | 38  | I/O  | 默认: ADC0_CH0/COMP0_IN0 (ADC0 channel 0/COMP0 input channel 0) |
| PMA1  | 37  | I/O  | 默认: ADC0_CH1/COMP0_IN1 (ADC0 channel 1/COMP0 input channel 1) |
| PMA2  | 36  | I/O  | 默认: ADC1_CH0 (ADC1 channel 0)                                 |
| PMA3  | 35  | I/O  | 默认: ADC1_CH1 (ADC1 channel 1)                                 |
| PMA4  | 48  | I/O  | JTAG_TMS/SWD_DIO                                              |
| PMA5  | 47  | I/O  | RESET_b                                                       |
| PMA7  | 29  | I/O  | 默认: ADC0_CH3 (ADC0 channel 3)                                 |
| PMA10 | 44  | I/O  | JTAG_TDO/noetm_TRACE_SWO                                      |
| PMA11 | 43  | I/O  | GPIO                                                          |
| PMA12 | 42  | I/O  | GPIO                                                          |
| PMA13 | 41  | I/O  | GPIO                                                          |
| PMB0  | 26  | I/O  | 默认: ADC0_CH4/ADC1_CH14(ADC0 channel 4/ ADC1 channel 14)       |
| PMB1  | 25  | I/O  | 默认: ADC0_CH5/ADC1_CH15(ADC0 channel 5/ ADC1 channel 15)       |
| PMB2  | 24  | I/O  | 默认: ADC0_CH6(ADC0 channel 6)                                  |

| PIN   |      | TYPE | DESCRIPTION                                              |
|-------|------|------|----------------------------------------------------------|
| NAME  | NO.  |      |                                                          |
| PMB3  | 23   | I/O  | 默认: ADC0_CH7(ADC0 channel 7)                             |
| PMB4  | 15   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMB5  | 14   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMB6  | 9    | I/O  | XTAL                                                     |
| PMB7  | 8    | I/O  | EXTAL                                                    |
| PMB13 | 32   | I/O  | 默认: ADC1_CH8/ADC0_CH8(ADC1 channel 8/ADC0 channel 8)     |
| PMC1  | 19   | I/O  | 默认: ADC0_CH9(ADC0 channel 9)                             |
| PMC2  | 17   | I/O  | 默认: ADC0_CH10/COMP0_IN5(ADC0 channel 10/COMP0 channel 5) |
| PMC3  | 16   | I/O  | 默认: ADC0_CH11/COMP0_IN4(ADC0 channel 11/COMP0 channel 4) |
| PMC4  | 46   | I/O  | JTAG_TCLK/SWD_CLK                                        |
| PMC5  | 45   | I/O  | JTAG_TDI                                                 |
| PMC6  | 40   | I/O  | 默认: ADC1_CH4(ADC1 channel 4)                             |
| PMC7  | 39   | I/O  | 默认: ADC1_CH5(ADC1 channel 5)                             |
| PMC8  | 28   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMC9  | 27   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMC14 | 22   | I/O  | 默认: ADC0_CH12(ADC0 channel 12)                           |
| PMC15 | 21   | I/O  | 默认: ADC0_CH13(ADC0 channel 13)                           |
| PMC16 | 20   | I/O  | 默认: ADC0_CH14(ADC0 channel 14)                           |
| PMD0  | 2    | I/O  | GPIO                                                     |
| PMD1  | 1    | I/O  | GPIO                                                     |
| PMD2  | 34   | I/O  | 默认: ADC1_CH2(ADC1 channel 2)                             |
| PMD3  | 33   | I/O  | 默认: ADC1_CH3(ADC1 channel 3)                             |
| PMD5  | 18   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMD15 | 11   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMD16 | 10   | I/O  | GPIO                                                     |
| PME4  | 4    | I/O  | GPIO                                                     |
| PME5  | 3    | I/O  | GPIO                                                     |
| PME8  | 13   | I/O  | 默认: COMP0_IN3(COMP0 channel 3)                           |
| PME9  | 12   | I/O  | GPIO                                                     |
| VDDA  | 6    | I    | Analog voltage, peripheral connection with VDD           |
| VDD   | 5/31 | I    | Power supply voltage, peripheral connection              |
| VSS   | 7/30 | G    | GND, peripheral connection                               |

图 3 64-Pin LQFP Top View



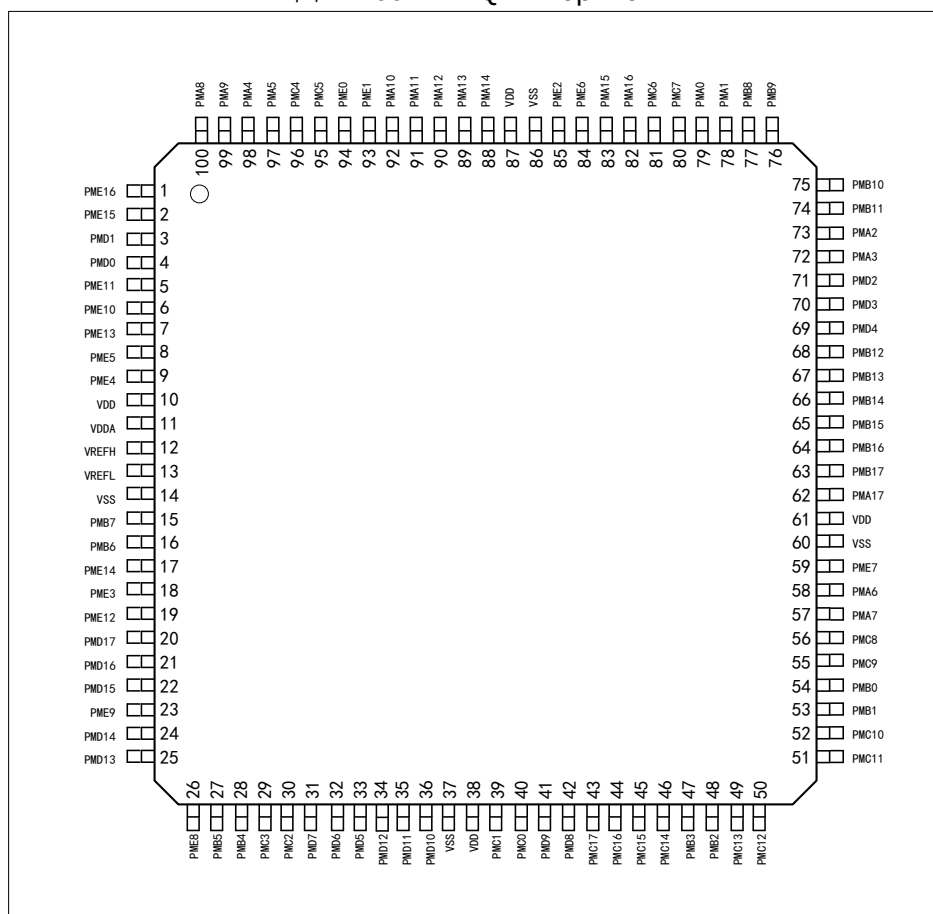
表格 3 引脚功能

| PIN   |     | TYPE | DESCRIPTION                                                   |
|-------|-----|------|---------------------------------------------------------------|
| NAME  | NO. |      |                                                               |
| PMA0  | 50  | I/O  | 默认: ADC0_CH0/COMP0_IN0 (ADC0 channel 0/COMP0 input channel 0) |
| PMA1  | 49  | I/O  | 默认: ADC0_CH1/COMP0_IN1 (ADC0 channel 1/COMP0 input channel 1) |
| PMA2  | 48  | I/O  | 默认: ADC1_CH0 (ADC1 channel 0)                                 |
| PMA3  | 47  | I/O  | 默认: ADC1_CH1 (ADC1 channel 1)                                 |
| PMA4  | 64  | I/O  | JTAG_TMS/SWD_DIO                                              |
| PMA5  | 63  | I/O  | RESET_b                                                       |
| PMA6  | 38  | I/O  | 默认: ADC0_CH2 (ADC0 channel 2)                                 |
| PMA7  | 37  | I/O  | 默认: ADC0_CH3 (ADC0 channel 3)                                 |
| PMA10 | 58  | I/O  | JTAG_TDO/noetm_TRACE_SWO                                      |
| PMA11 | 57  | I/O  | GPIO                                                          |
| PMA12 | 56  | I/O  | GPIO                                                          |
| PMA13 | 55  | I/O  | GPIO                                                          |
| PMB0  | 34  | I/O  | 默认: ADC0_CH4/ADC1_CH14(ADC0 channel 4/ ADC1 channel 14)       |

| PIN   |     | TYPE | DESCRIPTION                                              |
|-------|-----|------|----------------------------------------------------------|
| NAME  | NO. |      |                                                          |
| PMB1  | 33  | I/O  | 默认: ADC0_CH5/ADC1_CH15(ADC0 channel 5/ ADC1 channel 15)  |
| PMB2  | 32  | I/O  | 默认: ADC0_CH6(ADC0 channel 6)                             |
| PMB3  | 31  | I/O  | 默认: ADC0_CH7(ADC0 channel 7)                             |
| PMB4  | 19  | I/O  | GPIO                                                     |
| PMB5  | 18  | I/O  | GPIO                                                     |
| PMB6  | 12  | I/O  | XTAL                                                     |
| PMB7  | 11  | I/O  | EXTAL                                                    |
| PMB12 | 43  | I/O  | 默认: ADC1_CH7(ADC1 channel 7)                             |
| PMB13 | 42  | I/O  | 默认: ADC1_CH8/ADC0_CH8(ADC1 channel 8/ADC0 channel 8)     |
| PMC0  | 26  | I/O  | 默认: ADC0_CH8(ADC0 channel 8)                             |
| PMC1  | 25  | I/O  | 默认: ADC0_CH9(ADC0 channel 9)                             |
| PMC2  | 21  | I/O  | 默认: ADC0_CH10/COMP0_IN5(ADC0 channel 10/COMP0 channel 5) |
| PMC3  | 20  | I/O  | 默认: ADC0_CH11/COMP0_IN4(ADC0 channel 11/COMP0 channel 4) |
| PMC4  | 62  | I/O  | JTAG_TCLK/SWD_CLK                                        |
| PMC5  | 61  | I/O  | JTAG_TDI                                                 |
| PMC6  | 52  | I/O  | 默认: ADC1_CH4(ADC1 channel 4)                             |
| PMC7  | 51  | I/O  | 默认: ADC1_CH5(ADC1 channel 5)                             |
| PMC8  | 36  | I/O  | GPIO                                                     |
| PMC9  | 35  | I/O  | GPIO                                                     |
| PMC14 | 30  | I/O  | 默认: ADC0_CH12(ADC0 channel 12)                           |
| PMC15 | 29  | I/O  | 默认: ADC0_CH13(ADC0 channel 13)                           |
| PMC16 | 28  | I/O  | 默认: ADC0_CH14(ADC0 channel 14)                           |
| PMC17 | 27  | I/O  | 默认: ADC0_CH15(ADC0 channel 15)                           |
| PMD0  | 2   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMD1  | 1   | I/O  | GPIO                                                     |
| PMD2  | 46  | I/O  | 默认: ADC1_CH2(ADC1 channel 2)                             |
| PMD3  | 45  | I/O  | 默认: ADC1_CH3(ADC1 channel 3)                             |
| PMD4  | 44  | I/O  | 默认: ADC1_CH6(ADC1 channel 6)                             |
| PMD5  | 24  | I/O  | GPIO                                                     |
| PMD6  | 23  | I/O  | 默认: COMP0_IN7(COMP0 channel 7)                           |
| PMD7  | 22  | I/O  | 默认: COMP0_IN6(COMP0 channel 6)                           |
| PMD15 | 15  | I/O  | GPIO                                                     |

| PIN       |       | TYPE | DESCRIPTION                                    |
|-----------|-------|------|------------------------------------------------|
| NAME      | NO.   |      |                                                |
| PMD16     | 14    | I/O  | GPIO                                           |
| PME0      | 60    | I/O  | GPIO                                           |
| PME1      | 59    | I/O  | GPIO                                           |
| PME2      | 54    | I/O  | 默认: ADC1_CH10(ADC1 channel 10)                 |
| PME3      | 13    | I/O  | GPIO                                           |
| PME4      | 6     | I/O  | GPIO                                           |
| PME5      | 5     | I/O  | GPIO                                           |
| PME6      | 53    | I/O  | 默认: ADC1_CH11(ADC1 channel 11)                 |
| PME7      | 39    | I/O  | GPIO                                           |
| PME8      | 17    | I/O  | 默认: COMP0_IN3(COMP0 channel 3)                 |
| PME9      | 16    | I/O  | GPIO                                           |
| PME10     | 4     | I/O  | GPIO                                           |
| PME11     | 3     | I/O  | GPIO                                           |
| VREF<br>H | 9     | I    | AD Reference Voltage                           |
| VDDA      | 8     | I    | Analog voltage, peripheral connection with VDD |
| VDD       | 7/41  | I    | Power supply voltage, peripheral connection    |
| VSS       | 10/40 | G    | GND, peripheral connection                     |

图 4 100-Pin LQFP Top View



表格 4 引脚功能

| PIN   |     | TYPE | DESCRIPTION                                                  |
|-------|-----|------|--------------------------------------------------------------|
| NAME  | NO. |      |                                                              |
| PMA0  | 79  | I/O  | 默认: ADC0_CH0/COMP0_IN0 (ADC0channel 0/COMP0 input channel 0) |
| PMA1  | 78  | I/O  | 默认: ADC0_CH1/COMP0_IN1 (ADC0channel 1/COMP0 input channel 1) |
| PMA2  | 73  | I/O  | 默认: ADC1_CH0 (ADC1 channel 0)                                |
| PMA3  | 72  | I/O  | 默认: ADC1_CH1 (ADC1 channel 1)                                |
| PMA4  | 98  | I/O  | JTAG_TMS/SWD_DIO                                             |
| PMA5  | 97  | I/O  | RESET_b                                                      |
| PMA6  | 58  | I/O  | 默认: ADC0_CH2 (ADC0channel 2)                                 |
| PMA7  | 57  | I/O  | 默认: ADC0_CH3 (ADC0channel 3)                                 |
| PMA8  | 100 | I/O  | GPIO                                                         |
| PMA9  | 99  | I/O  | GPIO                                                         |
| PMA10 | 92  | I/O  | JTAG_TDO/noetm_TRACE_SWO                                     |
| PMA11 | 91  | I/O  | GPIO                                                         |

| PIN   |     | TYPE | DESCRIPTION                                             |
|-------|-----|------|---------------------------------------------------------|
| NAME  | NO. |      |                                                         |
| PMA12 | 90  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMA13 | 89  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMA14 | 88  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMA15 | 83  | I/O  | 默认: ADC1_CH12 (ADC1 channel 12)                         |
| PMA16 | 82  | I/O  | 默认: ADC1_CH13 (ADC1 channel 13)                         |
| PMA17 | 62  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMB0  | 54  | I/O  | 默认: ADC0_CH4/ADC1_CH14(ADC0channel 4/ ADC1 channel 14)  |
| PMB1  | 53  | I/O  | 默认: ADC0_CH5/ADC1_CH15(ADC0 channel 5/ ADC1 channel 15) |
| PMB2  | 48  | I/O  | 默认: ADC0_CH6(ADC0channel 6)                             |
| PMB3  | 47  | I/O  | 默认: ADC0_CH7(ADC0channel 7)                             |
| PMB4  | 28  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMB5  | 27  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMB6  | 16  | I/O  | XTAL                                                    |
| PMB7  | 15  | I/O  | EXTAL                                                   |
| PMB8  | 77  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMB9  | 76  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMB10 | 75  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMB11 | 74  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMB12 | 68  | I/O  | 默认: ADC1_CH7(ADC1 channel 7)                            |
| PMB13 | 67  | I/O  | 默认: ADC1_CH8/ADC0_CH8(ADC1 channel 8/ADC0channel 8)     |
| PMB14 | 66  | I/O  | 默认: ADC1_CH9/ADC0_CH9(ADC1 channel 9/ADC0channel 9)     |
| PMB15 | 65  | I/O  | 默认: ADC1_CH14(ADC1 channel 14)                          |
| PMB16 | 64  | I/O  | 默认: ADC1_CH15(ADC1 channel 15)                          |
| PMB17 | 63  | I/O  | GPIO                                                    |
| PMC0  | 40  | I/O  | 默认: ADC0_CH8(ADC0channel 8)                             |
| PMC1  | 39  | I/O  | 默认: ADC0_CH9(ADC0channel 9)                             |
| PMC2  | 30  | I/O  | 默认: ADC0_CH10/COMP0_IN5(ADC0channel 10/COMP0 channel 5) |
| PMC3  | 29  | I/O  | 默认: ADC0_CH11/COMP0_IN4(ADC0channel 11/COMP0 channel 4) |
| PMC4  | 96  | I/O  | JTAG_TCLK/SWD_CLK                                       |
| PMC5  | 95  | I/O  | JTAG_TDI                                                |

| PIN   |     | TYPE | DESCRIPTION                    |
|-------|-----|------|--------------------------------|
| NAME  | NO. |      |                                |
| PMC6  | 81  | I/O  | 默认: ADC1_CH4(ADC1 channel 4)   |
| PMC7  | 80  | I/O  | 默认: ADC1_CH5(ADC1 channel 5)   |
| PMC8  | 56  | I/O  | GPIO                           |
| PMC9  | 55  | I/O  | GPIO                           |
| PMC10 | 52  | I/O  | GPIO                           |
| PMC11 | 51  | I/O  | GPIO                           |
| PMC12 | 50  | I/O  | GPIO                           |
| PMC13 | 49  | I/O  | GPIO                           |
| PMC14 | 46  | I/O  | 默认: ADC0_CH12(ADC0channel 12)  |
| PMC15 | 45  | I/O  | 默认: ADC0_CH13(ADC0channel 13)  |
| PMC16 | 44  | I/O  | 默认: ADC0_CH14(ADC0channel 14)  |
| PMC17 | 43  | I/O  | 默认: ADC0_CH15(ADC0channel 15)  |
| PMD0  | 4   | I/O  | GPIO                           |
| PMD1  | 3   | I/O  | GPIO                           |
| PMD2  | 71  | I/O  | 默认: ADC1_CH2(ADC1 channel 2)   |
| PMD3  | 70  | I/O  | 默认: ADC1_CH3(ADC1 channel 3)   |
| PMD4  | 69  | I/O  | 默认: ADC1_CH6(ADC1 channel 6)   |
| PMD5  | 33  | I/O  | GPIO                           |
| PMD6  | 32  | I/O  | 默认: COMP0_IN7(COMP0 channel 7) |
| PMD7  | 31  | I/O  | 默认: COMP0_IN6(COMP0 channel 6) |
| PMD8  | 42  | I/O  | GPIO                           |
| PMD9  | 41  | I/O  | GPIO                           |
| PMD10 | 36  | I/O  | GPIO                           |
| PMD11 | 35  | I/O  | GPIO                           |
| PMD12 | 34  | I/O  | GPIO                           |
| PMD13 | 25  | I/O  | GPIO                           |
| PMD14 | 24  | I/O  | GPIO                           |
| PMD15 | 22  | I/O  | GPIO                           |
| PMD16 | 21  | I/O  | GPIO                           |
| PMD17 | 20  | I/O  | GPIO                           |
| PME0  | 94  | I/O  | GPIO                           |

| PIN   |                 | TYPE | DESCRIPTION                                    |
|-------|-----------------|------|------------------------------------------------|
| NAME  | NO.             |      |                                                |
| PME1  | 93              | I/O  | GPIO                                           |
| PME2  | 85              | I/O  | 默认: ADC1_CH10(ADC1 channel 10)                 |
| PME3  | 18              | I/O  | GPIO                                           |
| PME4  | 9               | I/O  | GPIO                                           |
| PME5  | 8               | I/O  | GPIO                                           |
| PME6  | 84              | I/O  | 默认: ADC1_CH11(ADC1 channel 11)                 |
| PME7  | 59              | I/O  | GPIO                                           |
| PME8  | 26              | I/O  | 默认: COMP0_IN3(COMP0 channel 3)                 |
| PME9  | 23              | I/O  | GPIO                                           |
| PME10 | 6               | I/O  | GPIO                                           |
| PME11 | 5               | I/O  | GPIO                                           |
| PME12 | 19              | I/O  | GPIO                                           |
| PME13 | 7               | I/O  | GPIO                                           |
| PME14 | 17              | I/O  | GPIO                                           |
| PME15 | 2               | I/O  | GPIO                                           |
| PME16 | 1               | I/O  | GPIO                                           |
| VREFH | 12              | I    | AD Reference Voltage                           |
| VDDA  | 11              | I    | Analog voltage, peripheral connection with VDD |
| VDD   | 10/38/61/<br>87 | I    | Power supply voltage, peripheral connection    |
| VREFL | 13              | G    | AD Reference GND                               |
| VSS   | 86/60/37/<br>14 | G    | GND, peripheral connection                     |

## 5 引脚复用

表格 5 引脚复用

| G32A1445 |        |         | GPIO  | AF0   | AF1   | AF2           | AF3             | AF4           | AF5     | AF6      | AF7        |
|----------|--------|---------|-------|-------|-------|---------------|-----------------|---------------|---------|----------|------------|
| LQFP48   | LQFP64 | LQFP100 |       |       |       |               |                 |               |         |          |            |
| -        | -      | 1       | PME16 | -     | PME16 | LPUART1_RTS   | LPSP12_SIN      | CFGTM2R2_CH7  | -       | CFGIO_D3 | TMC_OUT7   |
| -        | -      | 2       | PME15 | -     | PME15 | LPUART1_CTS   | LPSP12_SCK      | CFGTM2R2_CH6  | -       | CFGIO_D2 | TMC_OUT6   |
| 1        | 1      | 3       | PMD1  | -     | PMD1  | CFGTM2R0_CH3  | LPSP11_SIN      | CFGTM2R2_CH1  | -       | CFGIO_D1 | TMC_OUT2   |
| 2        | 2      | 4       | PMD0  | -     | PMD0  | CFGTM2R0_CH2  | LPSP11_SCK      | CFGTM2R2_CH0  | -       | CFGIO_D0 | TMC_OUT1   |
| -        | 3      | 5       | PME11 | -     | PME11 | LPSP12_PCS0   | LPTMR0_ALT1     | CFGTM2R2_CH5  | -       | CFGIO_D5 | TMC_OUT5   |
| -        | 4      | 6       | PME10 | -     | PME10 | CLKOUT        | LPSP12_PCS1     | CFGTM2R2_CH4  | -       | CFGIO_D4 | TMC_OUT4   |
| -        | -      | 7       | PME13 | -     | PME13 | -             | LPSP12_PCS2     | CFGTM2R2_FLT0 | -       | -        | -          |
| 3        | 5      | 8       | PME5  | -     | PME5  | TCLK2         | CFGTM2R2_QD_PHA | CFGTM2R2_CH3  | CAN0_TX | CFGIO_D7 | EWDT_IN    |
| 4        | 6      | 9       | PME4  | -     | PME4  | -             | CFGTM2R2_QD_PHB | CFGTM2R2_CH2  | CAN0_RX | CFGIO_D6 | EWDT_OUT_b |
| 5        | 7      | 10      | VDD   | VDD   | -     | -             | -               | -             | -       | -        | -          |
| 6        | 8      | 11      | VDDA  | VDDA  | -     | -             | -               | -             | -       | -        | -          |
| -        | 9      | 12      | VREFH | VREFH | -     | -             | -               | -             | -       | -        | -          |
| -        | -      | 13      | VREFL | VREFL | -     | -             | -               | -             | -       | -        | -          |
| 7        | 10     | 14      | VSS   | VSS   | -     | -             | -               | -             | -       | -        | -          |
| 8        | 11     | 15      | PMB7  | EXTAL | PMB7  | LPI2C0_SCL    | -               | -             | -       | -        | -          |
| 9        | 12     | 16      | PMB6  | XTAL  | PMB6  | LPI2C0_SDA    | -               | -             | -       | -        | -          |
| -        | -      | 17      | PME14 | -     | PME14 | CFGTM2R0_FLT1 | -               | CFGTM2R2_FLT1 | -       | -        | -          |
| -        | 13     | 18      | PME3  | -     | PME3  | CFGTM2R0_FLT0 | LPUART2_RTS     | CFGTM2R2_FLT0 | -       | TMC_IN6  | COMP0_OUT  |
| -        | -      | 19      | PME12 | -     | PME12 | CFGTM2R0_FLT3 | LPUART2_TX      | -             | -       | -        | -          |
| -        | -      | 20      | PMD17 | -     | PMD17 | CFGTM2R0_FLT2 | LPUART2_RX      | -             | -       | -        | -          |

| G32A1445 |        |         | GPIO  | AF0                 | AF1   | AF2        | AF3           | AF4         | AF5       | AF6         | AF7        |
|----------|--------|---------|-------|---------------------|-------|------------|---------------|-------------|-----------|-------------|------------|
| LQFP48   | LQFP64 | LQFP100 |       |                     |       |            |               |             |           |             |            |
| 10       | 14     | 21      | PMD16 | -                   | PMD16 | CFGTM0_CH1 | -             | LPSP10_SIN  | COMP0_RRT | -           | -          |
| 11       | 15     | 22      | PMD15 | -                   | PMD15 | CFGTM0_CH0 | -             | LPSP10_SCK  | -         | -           | -          |
| 12       | 16     | 23      | PME9  | -                   | PME9  | CFGTM0_CH7 | LPUART2_CTS   | -           | -         | -           | -          |
| -        | -      | 24      | PMD14 | -                   | PMD14 | CFGTM2_CH5 | LPUART1_TX    | -           | -         | -           | CLKOUT     |
| -        | -      | 25      | PMD13 | -                   | PMD13 | CFGTM2_CH4 | LPUART1_RX    | -           | -         | -           | RTC_CLKOUT |
| 13       | 17     | 26      | PME8  | COMP0_IN3           | PME8  | CFGTM0_CH6 | -             | -           | -         | -           | -          |
| 14       | 18     | 27      | PMB5  | -                   | PMB5  | CFGTM0_CH5 | LPSP10_PCS1   | LPSP10_PCS0 | CLKOUT    | TMC_IN0     | -          |
| 15       | 19     | 28      | PMB4  | -                   | PMB4  | CFGTM0_CH4 | LPSP10_SOUT   | -           | -         | TMC_IN1     | -          |
| 16       | 20     | 29      | PMC3  | ADC0_CH11/COMP0_IN4 | PMC3  | CFGTM0_CH3 | CAN0_TX       | LPUART0_TX  | -         | -           | -          |
| 17       | 21     | 30      | PMC2  | ADC0_CH10/COMP0_IN5 | PMC2  | CFGTM0_CH2 | CAN0_RX       | LPUART0_RX  | -         | -           | -          |
| -        | 22     | 31      | PMD7  | COMP0_IN6           | PMD7  | LPUART2_TX | -             | CFGTM2_FLT3 | -         | -           | -          |
| -        | 23     | 32      | PMD6  | COMP0_IN7           | PMD6  | LPUART2_RX | -             | CFGTM2_FLT2 | -         | -           | -          |
| 18       | 24     | 33      | PMD5  | -                   | PMD5  | CFGTM2_CH3 | LPTMR0_ALT2   | CFGTM2_FLT1 | -         | TMC_IN7     | -          |
| -        | -      | 34      | PMD12 | -                   | PMD12 | CFGTM2_CH2 | -             | -           | -         | LPUART2_RTS | -          |
| -        | -      | 35      | PMD11 | -                   | PMD11 | CFGTM2_CH1 | CFGTM2_QD_PHA | -           | -         | LPUART2_CTS | -          |
| -        | -      | 36      | PMD10 | -                   | PMD10 | CFGTM2_CH0 | CFGTM2_QD_PHB | -           | -         | -           | -          |
| -        | 40     | 37      | VSS   | VSS                 | -     | -          | -             | -           | -         | -           | -          |
| -        | -      | 38      | VDD   | VDD                 | -     | -          | -             | -           | -         | -           | -          |
| 19       | 25     | 39      | PMC1  | ADC0_CH9            | PMC1  | CFGTM0_CH1 | LPSP12_SOUT   | -           | -         | CFGTM1_CH7  | -          |
| -        | 26     | 40      | PMC0  | ADC0_CH8            | PMC0  | CFGTM0_CH0 | LPSP12_SIN    | -           | -         | CFGTM1_CH6  | -          |
| -        | -      | 41      | PMD9  | -                   | PMD9  | -          | CFGIO_D0      | CFGTM2_FLT3 | -         | CFGTM1_CH5  | -          |
| -        | -      | 42      | PMD8  | -                   | PMD8  | -          | -             | CFGTM2_FLT2 | CFGIO_D1  | CFGTM1_CH4  | -          |

| G32A1445 |        |         | GPIO  | AF0                | AF1   | AF2         | AF3         | AF4           | AF5     | AF6         | AF7 |
|----------|--------|---------|-------|--------------------|-------|-------------|-------------|---------------|---------|-------------|-----|
| LQFP48   | LQFP64 | LQFP100 |       |                    |       |             |             |               |         |             |     |
| -        | 27     | 43      | PMC17 | ADC0_CH15          | PMC17 | CFGTM1_FLT3 | CAN2_TX     | -             | -       | -           | -   |
| 20       | 28     | 44      | PMC16 | ADC0_CH14          | PMC16 | CFGTM1_FLT2 | CAN2_RX     | -             | -       | -           | -   |
| 21       | 29     | 45      | PMC15 | ADC0_CH13          | PMC15 | CFGTM1_CH3  | LPSP12_SCK  | -             | -       | TMC_IN8     | -   |
| 22       | 30     | 46      | PMC14 | ADC0_CH12          | PMC14 | CFGTM1_CH2  | LPSP12_PCS0 | -             | -       | TMC_IN9     | -   |
| 23       | 31     | 47      | PMB3  | ADC0_CH7           | PMB3  | CFGTM1_CH1  | LPSP10_SIN  | CFGTM1_QD_PHA | -       | TMC_IN2     | -   |
| 24       | 32     | 48      | PMB2  | ADC0_CH6           | PMB2  | CFGTM1_CH0  | LPSP10_SCK  | CFGTM1_QD_PHB | -       | TMC_IN3     | -   |
| -        | -      | 49      | PMC13 | -                  | PMC13 | CFGTM3_CH7  | CFGTM2_CH7  | LPUART2_RTS   | -       | -           | -   |
| -        | -      | 50      | PMC12 | -                  | PMC12 | CFGTM3_CH6  | CFGTM2_CH6  | LPUART2_CTS   | -       | -           | -   |
| -        | -      | 51      | PMC11 | -                  | PMC11 | CFGTM3_CH5  | -           | -             | -       | TMC_IN10    | -   |
| -        | -      | 52      | PMC10 | -                  | PMC10 | CFGTM3_CH4  | -           | -             | -       | TMC_IN11    | -   |
| 25       | 33     | 53      | PMB1  | ADC0_CH5/ADC1_CH15 | PMB1  | LPUART0_TX  | LPSP10_SOUT | TCLK0         | CAN0_TX | -           | -   |
| 26       | 34     | 54      | PMB0  | ADC0_CH4/ADC1_CH14 | PMB0  | LPUART0_RX  | LPSP10_PCS0 | LPTMR0_ALT3   | CAN0_RX | -           | -   |
| 27       | 35     | 55      | PMC9  | -                  | PMC9  | LPUART1_TX  | CFGTM1_FLT1 | -             | -       | LPUART0_RTS | -   |
| 28       | 36     | 56      | PMC8  | -                  | PMC8  | LPUART1_RX  | CFGTM1_FLT0 | -             | -       | LPUART0_CTS | -   |
| 29       | 37     | 57      | PMA7  | ADC0_CH3           | PMA7  | CFGTM0_FLT2 | -           | RTC_CLKIN     | -       | LPUART1_RTS | -   |
| -        | 38     | 58      | PMA6  | ADC0_CH2           | PMA6  | CFGTM0_FLT1 | LPSP11_PCS1 | -             | -       | LPUART1_CTS | -   |
| -        | 39     | 59      | PME7  | -                  | PME7  | CFGTM0_CH7  | CFGTM3_FLT0 | -             | -       | -           | -   |
| 30       | -      | 60      | VSS   | VSS                | -     | -           | -           | -             | -       | -           | -   |
| 31       | 41     | 61      | VDD   | VDD                | -     | -           | -           | -             | -       | -           | -   |
| -        | -      | 62      | PMA17 | -                  | PMA17 | CFGTM0_CH6  | CFGTM3_FLT0 | EWDT_OUT_b    | -       | -           | -   |
| -        | -      | 63      | PMB17 | -                  | PMB17 | CFGTM0_CH5  | LPSP11_PCS3 | -             | -       | -           | -   |
| -        | -      | 64      | PMB16 | ADC1_CH15          | PMB16 | CFGTM0_CH4  | LPSP11_SOUT | -             | -       | -           | -   |

| G32A1445 |        |         | GPIO  | AF0                | AF1   | AF2          | AF3          | AF4         | AF5            | AF6            | AF7      |
|----------|--------|---------|-------|--------------------|-------|--------------|--------------|-------------|----------------|----------------|----------|
| LQFP48   | LQFP64 | LQFP100 |       |                    |       |              |              |             |                |                |          |
| -        | -      | 65      | PMB15 | ADC1_CH14          | PMB15 | CFGTMRO_CH3  | LPSP11_SIN   | -           | -              | -              | -        |
| -        | -      | 66      | PMB14 | ADC1_CH9/ADC0_CH9  | PMB14 | CFGTMRO_CH2  | LPSP11_SCK   | -           | -              | -              | -        |
| 32       | 42     | 67      | PMB13 | ADC1_CH8/ADC0_CH8  | PMB13 | CFGTMRO_CH1  | CFGTMR3_FLT1 | CAN2_TX     | -              | -              | -        |
| -        | 43     | 68      | PMB12 | ADC1_CH7           | PMB12 | CFGTMRO_CH0  | CFGTMR3_FLT2 | CAN2_RX     | -              | -              | -        |
| -        | 44     | 69      | PMD4  | ADC1_CH6           | PMD4  | CFGTMRO_FLT3 | CFGTMR3_FLT3 | -           | -              | -              | -        |
| 33       | 45     | 70      | PMD3  | ADC1_CH3           | PMD3  | CFGTMR3_CH5  | LPSP11_PCS0  | CFGIO_D5    | CFGIO_D7       | TMC_IN4        | NMI_b    |
| 34       | 46     | 71      | PMD2  | ADC1_CH2           | PMD2  | CFGTMR3_CH4  | LPSP11_SOUT  | CFGIO_D4    | CFGIO_D6       | TMC_IN5        | -        |
| 35       | 47     | 72      | PMA3  | ADC1_CH1           | PMA3  | CFGTMR3_CH1  | LPI2C0_SCL   | EWDT_IN     | CFGIO_D5       | LPUART0_TX     | -        |
| 36       | 48     | 73      | PMA2  | ADC1_CH0           | PMA2  | CFGTMR3_CH0  | LPI2C0_SDA   | EWDT_OUT_b  | CFGIO_D4       | LPUART0_RX     | -        |
| -        | -      | 74      | PMB11 | -                  | PMB11 | CFGTMR3_CH3  | LPI2C0_HREQ  | -           | -              | -              | -        |
| -        | -      | 75      | PMB10 | -                  | PMB10 | CFGTMR3_CH2  | LPI2C0_SDAS  | -           | -              | -              | -        |
| -        | -      | 76      | PMB9  | -                  | PMB9  | CFGTMR3_CH1  | LPI2C0_SCLS  | -           | -              | -              | -        |
| -        | -      | 77      | PMB8  | -                  | PMB8  | CFGTMR3_CH0  | -            | -           | -              | -              | -        |
| 37       | 49     | 78      | PMA1  | ADC0_CH1/COMP0_IN1 | PMA1  | CFGTMR1_CH1  | LPI2C0_SDAS  | CFGIO_D3    | CFGTMR1_QD_PHA | LPUART0_RTS    | TMC_OUT0 |
| 38       | 50     | 79      | PMA0  | ADC0_CH0/COMP0_IN0 | PMA0  | CFGTMR2_CH1  | LPI2C0_SCLS  | CFGIO_D2    | CFGTMR2_QD_PHA | LPUART0_CTS    | TMC_OUT3 |
| 39       | 51     | 80      | PMC7  | ADC1_CH5           | PMC7  | LPUART1_TX   | CAN1_TX      | CFGTMR3_CH3 | -              | CFGTMR1_QD_PHA | -        |
| 40       | 52     | 81      | PMC6  | ADC1_CH4           | PMC6  | LPUART1_RX   | CAN1_RX      | CFGTMR3_CH2 | -              | CFGTMR1_QD_PHB | -        |
| -        | -      | 82      | PMA16 | ADC1_CH13          | PMA16 | CFGTMR1_CH3  | LPSP11_PCS2  | -           | -              | -              | -        |
| -        | -      | 83      | PMA15 | ADC1_CH12          | PMA15 | CFGTMR1_CH2  | LPSP10_PCS3  | LPSP12_PCS3 | -              | -              | -        |
| -        | 53     | 84      | PME6  | ADC1_CH11          | PME6  | LPSP10_PCS2  | -            | CFGTMR3_CH7 | -              | LPUART1_RTS    | -        |
| -        | 54     | 85      | PME2  | ADC1_CH10          | PME2  | LPSP10_SOUT  | LPTMR0_ALT3  | CFGTMR3_CH6 | -              | LPUART1_CTS    | -        |
| -        | -      | 86      | VSS   | VSS                | -     | -            | -            | -           | -              | -              | -        |

| G32A1445 |        |         | GPIO  | AF0       | AF1   | AF2          | AF3          | AF4       | AF5          | AF6            | AF7                      |
|----------|--------|---------|-------|-----------|-------|--------------|--------------|-----------|--------------|----------------|--------------------------|
| LQFP48   | LQFP64 | LQFP100 |       |           |       |              |              |           |              |                |                          |
| -        | -      | 87      | VDD   | VDD       | -     | -            | -            | -         | -            | -              | -                        |
| -        | -      | 88      | PMA14 | -         | PMA14 | CFGTMRO_FLT0 | CFGTMR3_FLT1 | EWDI_IN   | -            | CFGTMR1_FLT0   | -                        |
| 41       | 55     | 89      | PMA13 | -         | PMA13 | CFGTMR1_CH7  | CAN1_TX      | -         | -            | CFGTMR2_QD_PHA | -                        |
| 42       | 56     | 90      | PMA12 | -         | PMA12 | CFGTMR1_CH6  | CAN1_RX      | -         | -            | CFGTMR2_QD_PHB | -                        |
| 43       | 57     | 91      | PMA11 | -         | PMA11 | CFGTMR1_CH5  | -            | CFGIO_D1  | COMP0_RRT    | -              | -                        |
| 44       | 58     | 92      | PMA10 | -         | PMA10 | CFGTMR1_CH4  | -            | CFGIO_D0  | -            | -              | JTAG_TDO/noetm_TRACE_SWO |
| -        | 59     | 93      | PME1  | -         | PME1  | LPSP10_SIN   | LPI2C0_HREQ  | -         | LPSP11_PCS0  | CFGTMR1_FLT1   | -                        |
| -        | 60     | 94      | PME0  | -         | PME0  | LPSP10_SCK   | TCLK1        | -         | LPSP11_SOUT  | CFGTMR1_FLT2   | -                        |
| 45       | 61     | 95      | PMC5  | -         | PMC5  | CFGTMR2_CH0  | RTC_CLKOUT   | -         | -            | CFGTMR2_QD_PHB | JTAG_TDI                 |
| 46       | 62     | 96      | PMC4  | COMP0_IN2 | PMC4  | CFGTMR1_CH0  | RTC_CLKOUT   | -         | EWDI_IN      | CFGTMR1_QD_PHB | JTAG_TCLK/SWD_CLK        |
| 47       | 63     | 97      | PMA5  | -         | PMA5  | -            | TCLK1        | -         | -            | -              | RESET_b                  |
| 48       | 64     | 98      | PMA4  | -         | PMA4  | -            | -            | COMP0_OUT | EWDI_OUT_b   | -              | JTAG_TMS/SWD_DIO         |
| -        | -      | 99      | PMA9  | -         | PMA9  | LPUART2_TX   | LPSP12_PCS0  | CFGIO_D7  | CFGTMR3_FLT2 | CFGTMR1_FLT3   | -                        |
| -        | -      | 100     | PMA8  | -         | PMA8  | LPUART2_RX   | LPSP12_SOUT  | CFGIO_D6  | CFGTMR3_FLT3 | -              | -                        |

## 6 输入复用优先级

输入复用优先级如下表所示：

表格 6 输入复用优先级

| 功能           | 优先级 | PM_PINCTR Lx[MUXCTR L]位的值 | 100 封装引脚编号 | 64 封装引脚编号 | 48 封装引脚编号 | 引脚    |
|--------------|-----|---------------------------|------------|-----------|-----------|-------|
| CAN0_RX      | 1   | 0x0000 0011               | 30         | 21        | 17        | PMC2  |
|              | 2   | 0x0000 0101               | 9          | 6         | 4         | PME4  |
|              | 3   | 0x0000 0101               | 54         | 34        | 26        | PMB0  |
|              | 4   | -                         | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| CAN1_RX      | 1   | 0x0000 0011               | 81         | 52        | 40        | PMC6  |
|              | 2   | 0x0000 0011               | 90         | 56        | 42        | PMA12 |
|              | 3   | -                         | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| CAN2_RX      | 1   | 0x0000 0011               | 44         | 28        | 20        | PMC16 |
|              | 2   | 0x0000 0100               | 68         | 43        | -         | PMB12 |
|              | 3   | -                         | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| EWDT_IN      | 1   | 0x0000 0100               | 72         | 47        | 35        | PMA3  |
|              | 2   | 0x0000 0101               | 96         | 62        | 46        | PMC4  |
|              | 3   | 0x0000 0100               | 88         | -         | -         | PMA14 |
|              | 4   | 0x0000 0111               | 8          | 5         | 3         | PME5  |
|              | 5   | -                         | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| TCLK1        | 1   | 0x0000 0011               | 94         | 60        | -         | PME0  |
|              | 2   | 0x0000 0011               | 97         | 63        | 47        | PMA5  |
|              | 3   | -                         | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| CFGTMRO_C H0 | 1   | 0x0000 0010               | 68         | 43        | -         | PMB12 |
|              | 2   | 0x0000 0010               | 22         | 15        | 11        | PMD15 |
|              | 3   | 0x0000 0010               | 40         | 26        | -         | PMC0  |
|              | 4   | -                         | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| CFGTMRO_C H1 | 1   | 0x0000 0010               | 39         | 25        | 19        | PMC1  |
|              | 2   | 0x0000 0010               | 67         | 42        | 32        | PMB13 |
|              | 3   | 0x0000 0010               | 21         | 14        | 10        | PMD16 |
|              | 4   | -                         | -          | -         | =         | 禁止低电平 |
| CFGTMRO_C H2 | 1   | 0x0000 0010               | 4          | 2         | 2         | PMD0  |
|              | 2   | 0x0000 0010               | 30         | 21        | 17        | PMC2  |
|              | 3   | 0x0000 0010               | 66         | -         | -         | PMB14 |

| 功能               | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|------------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
|                  | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_C<br>H3  | 1   | 0x0000 0010                     | 65             | -             | -             | PMB15 |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 3              | 1             | 1             | PMD1  |
|                  | 3   | 0x0000 0010                     | 29             | 20            | 16            | PMC3  |
|                  | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_C<br>H4  | 1   | 0x0000 0010                     | 28             | 19            | 15            | PMB4  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 64             | -             | -             | PMB16 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_C<br>H5  | 1   | 0x0000 0010                     | 27             | 18            | 14            | PMB5  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 63             | -             | -             | PMB17 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_C<br>H6  | 1   | 0x0000 0010                     | 26             | 17            | 13            | PME8  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 62             | -             | -             | PMA17 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_C<br>H7  | 1   | 0x0000 0010                     | 23             | 16            | 12            | PME9  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 59             | 39            | -             | PME7  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_FL<br>T0 | 1   | 0x0000 0010                     | 88             | -             | -             | PMA14 |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 18             | 13            | -             | PME3  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_FL<br>T1 | 1   | 0x0000 0010                     | 58             | 38            | -             | PMA6  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 17             | -             | -             | PME14 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_FL<br>T2 | 1   | 0x0000 0010                     | 57             | 37            | 29            | PMA7  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 20             | -             | -             | PMD17 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR0_FL<br>T3 | 1   | 0x0000 0010                     | 69             | 44            | -             | PMD4  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 19             | -             | -             | PME12 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_C<br>H0  | 1   | 0x0000 0010                     | 48             | 32            | 24            | PMB2  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 96             | 62            | 46            | PMC4  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |

| 功能               | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|------------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
| CFGTMR1_C<br>H1  | 1   | 0x0000 0010                     | 78             | 49            | 37            | PMA1  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 47             | 31            | 23            | PMB3  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_C<br>H2  | 1   | 0x0000 0010                     | 46             | 30            | 22            | PMC14 |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 83             | -             | -             | PMA15 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_C<br>H3  | 1   | 0x0000 0010                     | 45             | 29            | 21            | PMC15 |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 82             | -             | -             | PMA16 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_C<br>H4  | 1   | 0x0000 0110                     | 42             | -             | -             | PMD8  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 92             | 58            | 44            | PMA10 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_C<br>H5  | 1   | 0x0000 0010                     | 91             | 57            | 43            | PMA11 |
|                  | 2   | 0x0000 0110                     | 41             | -             | -             | PMD9  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_C<br>H6  | 1   | 0x0000 0010                     | 90             | 56            | 42            | PMA12 |
|                  | 2   | 0x0000 0110                     | 40             | 26            | -             | PMC0  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_C<br>H7  | 1   | 0x0000 0110                     | 39             | 25            | 19            | PMC1  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 89             | 55            | 41            | PMA13 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_FL<br>T0 | 1   | 0x0000 0110                     | 88             | -             | -             | PMA14 |
|                  | 2   | 0x0000 0011                     | 56             | 36            | 28            | PMC8  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_FL<br>T1 | 1   | 0x0000 0110                     | 93             | 59            | -             | PME1  |
|                  | 2   | 0x0000 0011                     | 55             | 35            | 27            | PMC9  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_FL<br>T2 | 1   | 0x0000 0010                     | 44             | 28            | 20            | PMC16 |
|                  | 2   | 0x0000 0110                     | 94             | 60            | -             | PME0  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_FL<br>T3 | 1   | 0x0000 0110                     | 99             | -             | -             | PMA9  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 43             | 27            | -             | PMC17 |

| 功能                 | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|--------------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_Q<br>D_PHA | 1   | 0x0000 0101                     | 78             | 49            | 37            | PMA1  |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 47             | 31            | 23            | PMB3  |
|                    | 3   | 0x0000 0110                     | 80             | 51            | 39            | PMC7  |
|                    | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR1_Q<br>D_PHB | 1   | 0x0000 0100                     | 48             | 32            | 24            | PMB2  |
|                    | 2   | 0x0000 0110                     | 96             | 62            | 46            | PMC4  |
|                    | 3   | 0x0000 0110                     | 81             | 52            | 40            | PMC6  |
|                    | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_C<br>H0    | 1   | 0x0000 0100                     | 4              | 2             | 2             | PMD0  |
|                    | 2   | 0x0000 0010                     | 95             | 61            | 45            | PMC5  |
|                    | 3   | 0x0000 0010                     | 36             | -             | -             | PMD10 |
|                    | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_C<br>H1    | 1   | 0x0000 0100                     | 3              | 1             | 1             | PMD1  |
|                    | 2   | 0x0000 0010                     | 79             | 50            | 38            | PMA0  |
|                    | 3   | 0x0000 0010                     | 35             | -             | -             | PMD11 |
|                    | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_C<br>H2    | 1   | 0x0000 0010                     | 34             | -             | -             | PMD12 |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 9              | 6             | 4             | PME4  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_C<br>H3    | 1   | 0x0000 0100                     | 8              | 5             | 3             | PME5  |
|                    | 2   | 0x0000 0010                     | 33             | 24            | 18            | PMD5  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_C<br>H4    | 1   | 0x0000 0010                     | 25             | -             | -             | PMD13 |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 6              | 4             | -             | PME10 |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_C<br>H5    | 1   | 0x0000 0010                     | 24             | -             | -             | PMD14 |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 5              | 3             | -             | PME11 |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_C<br>H6    | 1   | 0x0000 0100                     | 2              | -             | -             | PME15 |
|                    | 2   | 0x0000 0011                     | 50             | -             | -             | PMC12 |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |

| 功能                 | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|--------------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
| CFGTMR2_C<br>H7    | 1   | 0x0000 0011                     | 49             | -             | -             | PMC13 |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 1              | -             | -             | PME16 |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_FL<br>T0   | 1   | 0x0000 0100                     | 7              | -             | -             | PME13 |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 18             | 13            | -             | PME3  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_FL<br>T1   | 1   | 0x0000 0100                     | 17             | -             | -             | PME14 |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 33             | 24            | 18            | PMD5  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_FL<br>T2   | 1   | 0x0000 0100                     | 32             | 23            | -             | PMD6  |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 42             | -             | -             | PMD8  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_FL<br>T3   | 1   | 0x0000 0100                     | 31             | 22            | -             | PMD7  |
|                    | 2   | 0x0000 0100                     | 41             | -             | -             | PMD9  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_Q<br>D_PHA | 1   | 0x0000 0011                     | 8              | 5             | 3             | PME5  |
|                    | 2   | 0x0000 0101                     | 79             | 50            | 38            | PMA0  |
|                    | 3   | 0x0000 0011                     | 35             | -             | -             | PMD11 |
|                    | 4   | 0x0000 0110                     | 89             | 55            | 41            | PMA13 |
|                    | 5   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR2_Q<br>D_PHB | 1   | 0x0000 0110                     | 95             | 61            | 45            | PMC5  |
|                    | 2   | 0x0000 0011                     | 36             | -             | -             | PMD10 |
|                    | 3   | 0x0000 0011                     | 9              | 6             | 4             | PME4  |
|                    | 4   | 0x0000 0110                     | 90             | 56            | 42            | PMA12 |
|                    | 5   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_C<br>H0    | 1   | 0x0000 0010                     | 77             | -             | -             | PMB8  |
|                    | 2   | 0x0000 0010                     | 73             | 48            | 36            | PMA2  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_C<br>H1    | 1   | 0x0000 0010                     | 72             | 47            | 35            | PMA3  |
|                    | 2   | 0x0000 0010                     | 76             | -             | -             | PMB9  |
|                    | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
|                    | 1   | 0x0000 0100                     | 81             | 52            | 40            | PMC6  |

| 功能               | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|------------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
| CFGTMR3_C<br>H2  | 2   | 0x0000 0010                     | 75             | -             | -             | PMB10 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_C<br>H3  | 1   | 0x0000 0010                     | 74             | -             | -             | PMB11 |
|                  | 2   | 0x0000 0100                     | 80             | 51            | 39            | PMC7  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_C<br>H4  | 1   | 0x0000 0010                     | 71             | 46            | 34            | PMD2  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 52             | -             | -             | PMC10 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_C<br>H5  | 1   | 0x0000 0010                     | 51             | -             | -             | PMC11 |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 70             | 45            | 33            | PMD3  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_C<br>H6  | 1   | 0x0000 0100                     | 85             | 54            | -             | PME2  |
|                  | 2   | 0x0000 0010                     | 50             | -             | -             | PMC12 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_C<br>H7  | 1   | 0x0000 0010                     | 49             | -             | -             | PMC13 |
|                  | 2   | 0x0000 0100                     | 84             | 53            | -             | PME6  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_FL<br>T0 | 1   | 0x0000 0011                     | 59             | 39            | -             | PME7  |
|                  | 2   | 0x0000 0011                     | 62             | -             | -             | PMA17 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_FL<br>T1 | 1   | 0x0000 0011                     | 67             | 42            | 32            | PMB13 |
|                  | 2   | 0x0000 0011                     | 88             | -             | -             | PMA14 |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_FL<br>T2 | 1   | 0x0000 0011                     | 68             | 43            | -             | PMB12 |
|                  | 2   | 0x0000 0101                     | 99             | -             | -             | PMA9  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGTMR3_FL<br>T3 | 1   | 0x0000 0011                     | 69             | 44            | -             | PMD4  |
|                  | 2   | 0x0000 0101                     | 100            | -             | -             | PMA8  |
|                  | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D0         | 1   | 0x0000 0110                     | 4              | 2             | 2             | PMD0  |
|                  | 2   | 0x0000 0100                     | 92             | 58            | 44            | PMA10 |
|                  | 3   | 0x0000 0011                     | 41             | -             | -             | PMD9  |

| 功能          | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|-------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D1    | 1   | 0x0000 0110                     | 3              | 1             | 1             | PMD1  |
|             | 2   | 0x0000 0100                     | 91             | 57            | 43            | PMA11 |
|             | 3   | 0x0000 0101                     | 42             | -             | -             | PMD8  |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D2    | 1   | 0x0000 0110                     | 2              | -             | -             | PME15 |
|             | 2   | 0x0000 0100                     | 79             | 50            | 38            | PMA0  |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D3    | 1   | 0x0000 0100                     | 78             | 49            | 37            | PMA1  |
|             | 2   | 0x0000 0110                     | 1              | -             | -             | PME16 |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D4    | 1   | 0x0000 0100                     | 71             | 46            | 34            | PMD2  |
|             | 2   | 0x0000 0110                     | 6              | 4             | -             | PME10 |
|             | 3   | 0x0000 0101                     | 73             | 48            | 36            | PMA2  |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D5    | 1   | 0x0000 0110                     | 5              | 3             | -             | PME11 |
|             | 2   | 0x0000 0100                     | 70             | 45            | 33            | PMD3  |
|             | 3   | 0x0000 0101                     | 72             | 47            | 35            | PMA3  |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D6    | 1   | 0x0000 0110                     | 9              | 6             | 4             | PME4  |
|             | 2   | 0x0000 0100                     | 100            | -             | -             | PMA8  |
|             | 3   | 0x0000 0101                     | 71             | 46            | 34            | PMD2  |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| CFGIO_D7    | 1   | 0x0000 0110                     | 8              | 5             | 3             | PME5  |
|             | 2   | 0x0000 0100                     | 99             | -             | -             | PMA9  |
|             | 3   | 0x0000 0101                     | 70             | 45            | 33            | PMD3  |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPI2C0_HREQ | 1   | 0x0000 0011                     | 74             | -             | -             | PMB11 |
|             | 2   | 0x0000 0011                     | 93             | 59            | -             | PME1  |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPI2C0_SCL  | 1   | 0x0000 0011                     | 72             | 47            | 35            | PMA3  |
|             | 2   | 0x0000 0010                     | 15             | 11            | 8             | PMB7  |

| 功能          | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|-------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPI2C0_SCLS | 1   | 0x0000 0011                     | 76             | -             | -             | PMB9  |
|             | 2   | 0x0000 0011                     | 79             | 50            | 38            | PMA0  |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPI2C0_SDA  | 1   | 0x0000 0010                     | 16             | 12            | 9             | PMB6  |
|             | 2   | 0x0000 0011                     | 73             | 48            | 36            | PMA2  |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPI2C0_SDAS | 1   | 0x0000 0011                     | 78             | 49            | 37            | PMA1  |
|             | 2   | 0x0000 0011                     | 75             | -             | -             | PMB10 |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSPi0_PCS0 | 1   | 0x0000 0011                     | 54             | 34            | 26            | PMB0  |
|             | 2   | 0x0000 0100                     | 27             | 18            | 14            | PMB5  |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSPi0_SCK  | 1   | 0x0000 0011                     | 48             | 32            | 24            | PMB2  |
|             | 2   | 0x0000 0010                     | 94             | 60            | -             | PME0  |
|             | 3   | 0x0000 0100                     | 22             | 15            | 11            | PMD15 |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSPi0_SIN  | 1   | 0x0000 0010                     | 93             | 59            | -             | PME1  |
|             | 2   | 0x0000 0011                     | 47             | 31            | 23            | PMB3  |
|             | 3   | 0x0000 0100                     | 21             | 14            | 10            | PMD16 |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSPi0_SOUT | 1   | 0x0000 0010                     | 85             | 54            | -             | PME2  |
|             | 2   | 0x0000 0011                     | 28             | 19            | 15            | PMB4  |
|             | 3   | 0x0000 0011                     | 53             | 33            | 25            | PMB1  |
|             | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSPi1_PCS0 | 1   | 0x0000 0011                     | 70             | 45            | 33            | PMD3  |
|             | 2   | 0x0000 0101                     | 93             | 59            | -             | PME1  |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSPi1_SCK  | 1   | 0x0000 0011                     | 4              | 2             | 2             | PMD0  |
|             | 2   | 0x0000 0101                     | 66             | -             | -             | PMB14 |
|             | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSPi1_SIN  | 1   | 0x0000 0011                     | 65             | -             | -             | PMB15 |

| 功能              | 优先级 | PM_PINCTR<br>Lx[MUXCTR<br>L]位的值 | 100 封装引<br>脚编号 | 64 封装引脚<br>编号 | 48 封装引脚<br>编号 | 引脚    |
|-----------------|-----|---------------------------------|----------------|---------------|---------------|-------|
|                 | 2   | 0x0000 0011                     | 3              | 1             | 1             | PMD1  |
|                 | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSP11_SOUT     | 1   | 0x0000 0011                     | 71             | 46            | 34            | PMD2  |
|                 | 2   | 0x0000 0011                     | 64             | -             | -             | PMB16 |
|                 | 3   | 0x0000 0101                     | 94             | 60            | -             | PME0  |
|                 | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSP12_PCS0     | 1   | 0x0000 0011                     | 99             | -             | -             | PMA9  |
|                 | 2   | 0x0000 0011                     | 46             | 30            | 22            | PMC14 |
|                 | 3   | 0x0000 0010                     | 5              | 3             | -             | PME11 |
|                 | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSP12_SCK      | 1   | 0x0000 0011                     | 2              | -             | -             | PME15 |
|                 | 2   | 0x0000 0011                     | 45             | 29            | 21            | PMC15 |
|                 | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSP12_SIN      | 1   | 0x0000 0011                     | 1              | -             | -             | PME16 |
|                 | 2   | 0x0000 0011                     | 40             | 26            | -             | PMC0  |
|                 | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPSP12_SOUT     | 1   | 0x0000 0011                     | 100            | -             | -             | PMA8  |
|                 | 2   | 0x0000 0011                     | 39             | 25            | 19            | PMC1  |
|                 | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPTMR0_ALT<br>3 | 1   | 0x0000 0011                     | 85             | 54            | -             | PME2  |
|                 | 2   | 0x0000 0100                     | 54             | 34            | 26            | PMB0  |
|                 | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPUART0_CT<br>S | 1   | 0x0000 0110                     | 56             | 36            | 28            | PMC8  |
|                 | 2   | 0x0000 0110                     | 79             | 50            | 38            | PMA0  |
|                 | 3   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPUART0_RX      | 1   | 0x0000 0110                     | 73             | 48            | 36            | PMA2  |
|                 | 2   | 0x0000 0010                     | 54             | 34            | 26            | PMB0  |
|                 | 3   | 0x0000 0100                     | 30             | 21            | 17            | PMC2  |
|                 | 4   | -                               | -              | -             | -             | 禁止低电平 |
| LPUART0_TX      | 1   | 0x0000 0110                     | 72             | 47            | 35            | PMA3  |
|                 | 2   | 0x0000 0010                     | 53             | 33            | 25            | PMB1  |
|                 | 3   | 0x0000 0100                     | 29             | 20            | 16            | PMC3  |

| 功能          | 优先级 | PM_PINCTRLx[MUXCTRL]位的值 | 100 封装引脚编号 | 64 封装引脚编号 | 48 封装引脚编号 | 引脚    |
|-------------|-----|-------------------------|------------|-----------|-----------|-------|
|             | 4   | -                       | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| LPUART1_CTS | 1   | 0x0000 0110             | 58         | 38        | -         | PMA6  |
|             | 2   | 0x0000 0110             | 85         | 54        | -         | PME2  |
|             | 3   | 0x0000 0010             | 2          | -         | -         | PME15 |
|             | 4   | -                       | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| LPUART1_RX  | 1   | 0x0000 0010             | 81         | 52        | 40        | PMC6  |
|             | 2   | 0x0000 0010             | 56         | 36        | 28        | PMC8  |
|             | 3   | 0x0000 0011             | 25         | -         | -         | PMD13 |
|             | 4   | -                       | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| LPUART1_TX  | 1   | 0x0000 0010             | 55         | 35        | 27        | PMC9  |
|             | 2   | 0x0000 0010             | 80         | 51        | 39        | PMC7  |
|             | 3   | 0x0000 0011             | 24         | -         | -         | PMD14 |
|             | 4   | -                       | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| LPUART2_CTS | 1   | 0x0000 0011             | 23         | 16        | 12        | PME9  |
|             | 2   | 0x0000 0110             | 35         | -         | -         | PMD11 |
|             | 3   | 0x0000 0100             | 50         | -         | -         | PMC12 |
|             | 4   | -                       | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| LPUART2_RX  | 1   | 0x0000 0010             | 32         | 23        | -         | PMD6  |
|             | 2   | 0x0000 0011             | 20         | -         | -         | PMD17 |
|             | 3   | 0x0000 0010             | 100        | -         | -         | PMA8  |
|             | 4   | -                       | -          | -         | -         | 禁止低电平 |
| LPUART2_TX  | 1   | 0x0000 0010             | 31         | 22        | -         | PMD7  |
|             | 2   | 0x0000 0011             | 19         | -         | -         | PME12 |
|             | 3   | 0x0000 0010             | 99         | -         | -         | PMA9  |
|             | 4   | -                       | -          | -         | -         | 禁止低电平 |

## 7 电气特性

### 7.1 通用工作条件下的测试

#### 7.1.1 绝对最大额定值

器件上的载荷如果超过绝对最大额定值，可能会导致器件永久性的损坏。这里只是给出能承受的最大载荷，不能保证在此条件下的功能运行正常。同时，必须严格按照表格中定义的所有条件操作，违反任何一个或多个条件都不能保证功能的正常运行。

除非特别说明，否则所有的最大值和最小值可支持全电压和全温度范围。

表格 7 绝对最大额定值<sup>(1)</sup>

| 符号                    | 参数 <sup>(1)</sup>               | 最小值      | 典型值 | 最大值                | 单位 |
|-----------------------|---------------------------------|----------|-----|--------------------|----|
| $T_A^{(2)}$           | 环境温度                            | -40      | -   | 125                | °C |
| $T_{STG}$             | 储存温度范围                          | -55      | -   | 165                |    |
| $I_{INJ}^{(3)}$       | 可注入 I/O 引脚的连续直流输入电流（正/负）        | -3       | -   | +3                 | mA |
| $\Sigma  I_{INJ} $    | 所有引脚的总注入电流（连续直流限制）              | -        | -   | 30                 |    |
| $V_{DD}^{(4)}$        | 2.7V~5.5V 输入供电电压                | -0.3     | -   | 5.8 <sup>(5)</sup> | V  |
| $V_{REFH}$            | 3.3V/5.0V ADC 高参考电压             | -0.3     | -   | 5.8 <sup>(5)</sup> |    |
| $V_{IN}$              | 相对于 $V_{SS}$ 的任何 I/O 引脚上的连续直流电压 | -0.8     | -   | 5.8 <sup>(6)</sup> |    |
| $V_{IN\_TRANSIENT}$   | I/O 引脚上允许的瞬态过冲电压超过 $V_{IN}$ 限制  | -        | -   | 6.8 <sup>(7)</sup> |    |
| $T_{ramp\_MCU}^{(8)}$ | MCU 电源上升斜率                      | 0.5V/min | -   | 100V/ms            | -  |
| $T_{ramp}^{(9)}$      | ECU 电源上升斜率                      | 0.5V/min | -   | 500V/ms            | -  |

注：

- (1) 除非特别说明，否则所有电压以  $V_{SS}$  作参考；
- (2)  $T_J$ （结温度）=135°C。假设运行模式下  $T_A=125^\circ\text{C}$ ；  
 $T_J$ （结温度）=125°C。假设高速运行模式下  $T_A=105^\circ\text{C}$ ；  
 假设 2s2p 板的最大  $\theta_{JA}$ 。参见表格 49 温度特性；
- (3) 当输入焊盘电压接近  $V_{DD}$  或  $V_{SS}$  时，无法进行电流注入；
- (4) 当  $V_{DD}$  在最小值和绝对最大值之间变化时，I/O 和 ADC 两者都将发生变化。有关详细信息，请分别参见 I/O 参数和 ADC 电气规范部分；
- (5) 当寿命为 60 秒时：无限制，即该部分未被保持在复位状态并可以进行切换；  
 当寿命为 10 小时时：该部分通过外部电路保持在复位状态，即无法进行切换；  
 未处于复位状态下，使用 5.5V~5.8V 之间的电源进行操作时，允许累计 60 秒，但该部分将以减少的功能运行；  
 通过外部电路保持在复位状态下，使用 5.5V~5.8V 之间的电源进行操作时，允许累计 10 小时；  
 所有电源应始终保持在给定的工作条件内，一旦脱离工作条件，应重置设备或断电。如果超过给定的时间或供电电压限制，可能会导致设备永久性的损坏；
- (6) 遵守最大电流注入限制；
- (7) 60 秒寿命条件下；设备处于复位状态（无输出启用/切换）；

- (8) 在典型操作条件和绝对最大斜率下，MCU 电源上升斜率。  
(9) 在典型操作条件和绝对最大斜率下，电子控制单元（ECU）的电源上升斜率；

### 7.1.2 电压和电流工作要求

在 LVR 的电平之上设备的功能得到保证，但当电压低于 2.7V 时，ADC、COMP、IO 和通信模块的电气性能会相应降低。

表格 8 电压和电流电气特性<sup>(1)</sup>

| 符号                       | 参数                                                           | 最小值                | 典型值 | 最大值             | 单位 |
|--------------------------|--------------------------------------------------------------|--------------------|-----|-----------------|----|
| $V_{DD}^{(2)(3)}$        | 电源电压                                                         | 2.7 <sup>(4)</sup> | -   | 5.5             | V  |
| $V_{DDA}^{(3)}$          | 模拟电源电压                                                       | 2.7                | -   | 5.5             |    |
| $V_{DD} - V_{DDA}^{(3)}$ | $V_{DD} - V_{DDA}$ 电压差                                       | -0.1               | -   | 0.1             |    |
| $V_{ODPU}^{(5)}$         | 漏极开路上拉电压                                                     | $V_{DD}$           | -   | $V_{DD}$        |    |
| $V_{DD(OFF)}$            | 当 $V_{DD}$ 引脚未由任何外部电源供电时，允许在 $V_{DD}$ 引脚上产生的电压               | 0                  | -   | 0.1             | V  |
| $I_{INJ}^{(6)}$          | I/O 引脚的注入电流（连续直流）                                            | -3                 | -   | +3              | mA |
| $\Sigma I_{INJ\_OP}$     | 所有 I/O 引脚的总注入电流（连续直流），从而不会降低模拟模块的精度：ADC 和 ACOMP（请参阅“模拟模块”一节） | -                  | -   | 30              |    |
| $V_{REFINTL}$            | ADC 内置参考电压低电平                                                | -0.1               | -   | 0.1             | V  |
| $V_{REFINTH}^{(7)}$      | ADC 内置参考电压高电平                                                | 2.7                | -   | $V_{DDA} + 0.1$ |    |

注：

- (1) 除非特别说明，表格中的数据是在典型的硅工艺下， $T_A = 25^\circ\text{C}$ ， $V_{DD} = V_{DDA} = V_{REFINTH} = 5V$  的条件下进行测试的。  
(2) I/O 和 ADC 的模拟特性会随着  $V_{DD}$  在最小值和最大值之间的变化而改变。  
(3)  $V_{DD}$  和  $V_{DDA}$  必须短接到 PCB 上的公共电源。 $V_{DD}$  和  $V_{DDA}$  之间的差分电压仅用于 RF-AC。选择合适的去耦电容器用于过滤电源上的噪声。  
(4) 当从内部 HSICLK 执行时，所有模式下都在 2.7V 下工作。  
(5) 漏极开路输出必须拉至  $V_{DD}$ 。  
(6) 当输入焊盘电压电平接近  $V_{DD}$  或  $V_{SS}$  时，实际上无法进行电流注入。  
(7)  $V_{REFINTH}$  应始终  $\leq V_{DDA} + 0.1V$  和  $V_{DD} + 0.1V$ 。

### 7.1.3 温度运行特性

表格 9 温度运行特性

| 符号           | 参数         | 条件                             | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位               |
|--------------|------------|--------------------------------|-----|-----|-----|------------------|
| $T_{A(MGP)}$ | 偏置条件下的环境温度 | $\leq 80\text{ MHz}$ , RUN 模式  | -40 | -   | 125 | $^\circ\text{C}$ |
| $T_{J(MGP)}$ | 偏置条件下的结温度  | $\leq 80\text{ MHz}$ , RUN 模式  | -40 | -   | 135 |                  |
| $T_{A(CGP)}$ | 偏置条件下的环境温度 | $\leq 112\text{ MHz}$ , HSR 模式 | -40 | -   | 85  |                  |
| $T_{J(CGP)}$ | 偏置条件下的结温度  | $\leq 112\text{ MHz}$ , HSR 模式 | -40 | -   | 105 |                  |
| $T_{A(VGP)}$ | 偏置条件下的环境温度 | $\leq 112\text{ MHz}$ , HSR 模式 | -40 | -   | 105 |                  |
| $T_{J(VGP)}$ | 偏置条件下的结温度  | $\leq 112\text{ MHz}$ , HSR 模式 | -40 | -   | 125 |                  |

## 7.1.4 电源和接地引脚

图 5 LQFP64 封装引出线分离式去耦

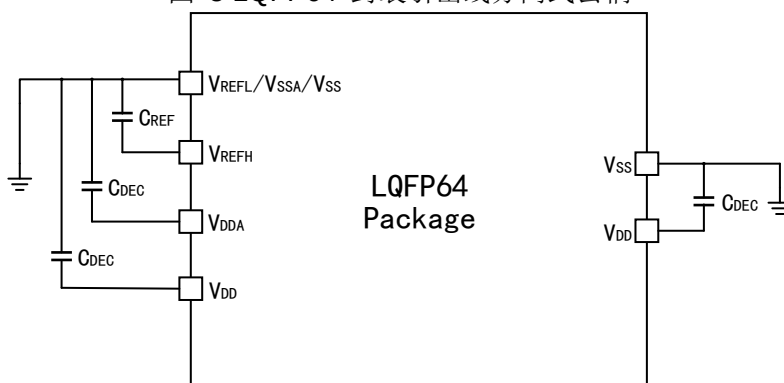
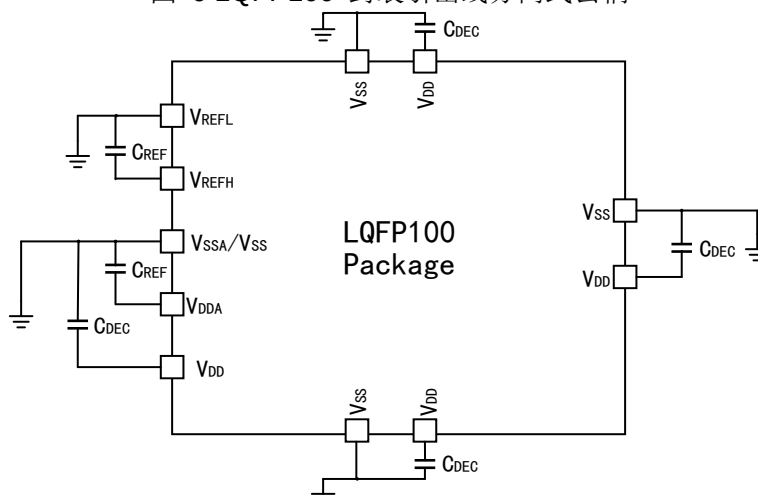


图 6 LQFP100 封装引出线分离式去耦



注：VDD 和 VDDA 必须短接到 PCB 上的公共电源

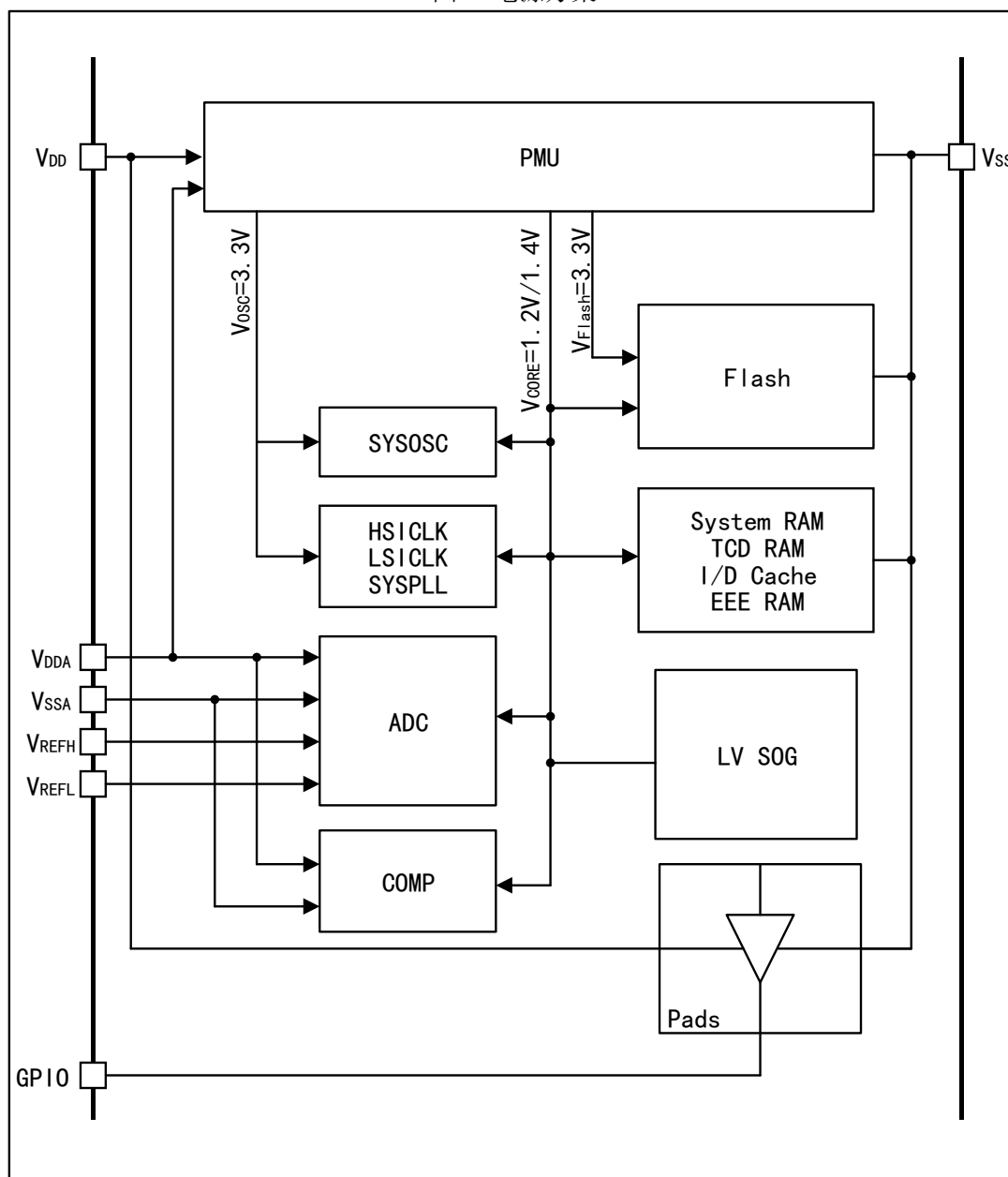
表格 10 去耦电容<sup>(1) (2)</sup>

| 符号                      | 参数            | 最小值 <sup>(3)</sup> | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|-------------------------|---------------|--------------------|-----|-----|----|
| $C_{DEC}^{(4) (6) (7)}$ | 去耦电容          | 70                 | 100 | -   | nF |
| $C_{REFINT}^{(4) (5)}$  | ADC 内置参考高去耦电容 | 70                 | 100 | -   |    |

注：

- (1) VDD 和 VDDA 必须短接到 PCB 上的公共电源。VDD 和 VDDA 之间的差分电压仅用于 RF-AC。选择合适的去耦电容用于过滤电源上的噪声。
- (2) 所有 VSS 引脚都应连接到 PCB 级别的公共接地。
- (3) 必须选择低 ESR 陶瓷电容器（例如 X7R 型）作为去耦电容。
- (4) 在考虑部件老化和公差之后建议的最小值。
- (5) 所有去耦电容应尽可能靠近对应的电源和接地引脚。
- (6) 为了提高性能，推荐并联使用 0.1  $\mu$ F、10  $\mu$ F 和 1 nF 的电容。
- (7) 去耦设备电源的过滤必须符合以下最佳实践规则：
  - 保护装置的接地与集成电路下的接地平面连接得尽可能短。
  - 从保护装置到走线或到地面的走线长度不得超过 1 mm。
  - 保护/去耦电容必须位于连接到该组件的走线路径上。
  - 保护/去耦电容必须尽可能靠近设备的输入引脚（最大 2 mm）。

图 7 电源方案



### 7.1.5 低压复位和检测系统特性

表格 11 POR 特性

| 符号               | 参数                            | 最小值  | 典型值  | 最大值  | 单位 |
|------------------|-------------------------------|------|------|------|----|
| V <sub>POR</sub> | V <sub>DD</sub> 上电复位上升和下降检测电压 | 1.1  | 1.6  | 2.0  | V  |
| V <sub>BG</sub>  | 带隙电压基准                        | 0.97 | 1.00 | 1.03 | V  |

表格 12 LVR 特性

| 符号               | 参数                          | 最小值  | 典型值  | 最大值  | 单位 |
|------------------|-----------------------------|------|------|------|----|
| V <sub>LVR</sub> | 低电压复位下降阈值 (RUN,HSR,STOP 模式) | 2.50 | 2.58 | 2.7  | V  |
|                  | 低电压复位下降阈值 (VLPS/VLPR 模式)    | 1.97 | 2.22 | 2.44 | V  |

| 符号                    | 参数                          | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|-----------------------|-----------------------------|-----|-----|-----|----|
| $V_{LVR(HYST)}^{(1)}$ | 低电压复位迟滞（上电电压大于 $V_{POR}$ 时） | -   | 45  | -   | mV |
|                       | 低电压复位迟滞（上电电压小于 $V_{POR}$ 时） | -   | 110 | -   | mV |

注：（1）上升阈值是下降阈值和迟滞电压的总和。

表格 13 LVD 特性

| 符号                    | 参数        | 最小值 | 典型值   | 最大值 | 单位 |
|-----------------------|-----------|-----|-------|-----|----|
| $V_{LVD}$             | 低电压检测下降阈值 | 2.8 | 2.875 | 3   | V  |
| $V_{LVD(HYST)}^{(1)}$ | 低电压检测迟滞   | -   | 50    | -   | mV |

注：（1）上升阈值是下降阈值和迟滞电压的总和。

表格 14 LVW 特性<sup>(1)</sup>

| 符号                    | 参数        | 最小值  | 典型值   | 最大值 | 单位 |
|-----------------------|-----------|------|-------|-----|----|
| $V_{LVW}$             | 低电压报警下降阈值 | 4.19 | 4.305 | 4.5 | V  |
| $V_{LVW(HYST)}^{(2)}$ | 低电压报警迟滞   | -    | 75    | -   | mV |

注：

（1）当电源在在 3.3 V 范围内工作时，由于此时电源一直小于  $V_{LVW}$ ，因此需要始终设置  $V_{LVW}$ （即 PMU\_LVDCSTS2 [LVWHWINTREN]应保持清除状态）。

（2）上升阈值是下降阈值和迟滞电压的总和。

### 7.1.6 电源模式转换特性

下表中的所有规格均采用此时钟配置。

表格 15 时钟配置

| 模式             | 时钟配置             |        |
|----------------|------------------|--------|
| RUN 模式         | 时钟源              | HSICLK |
|                | SYS_CLK/CORE_CLK | 48MHz  |
|                | BUS_CLK          | 48MHz  |
|                | FLASH_CLK        | 24MHz  |
| HSR 模式         | 时钟源              | SYSPLL |
|                | SYS_CLK/CORE_CLK | 112MHz |
|                | BUS_CLK          | 56MHz  |
|                | FLASH_CLK        | 28MHz  |
| VLPR 模式        | 时钟源              | LSICLK |
|                | SYS_CLK/CORE_CLK | 4MHz   |
|                | BUS_CLK          | 4MHz   |
|                | FLASH_CLK        | 1MHz   |
| STOP1/STOP2 模式 | 时钟源              | HSICLK |

| 模式      | 时钟配置                   |       |
|---------|------------------------|-------|
|         | SYS_CLK/CORE_CLK       | 48MHz |
|         | BUS_CLK                | 48MHz |
|         | FLASH_CLK              | 24MHz |
| VLPS 模式 | 禁止所有时钟源 <sup>(1)</sup> |       |

注：（1）指 HSICLK/SYSOSC/SYSPLL

表格 16 电源模式转换操作行为

| 符号               | 参数                                                           | 最小值  | 典型值   | 最大值   | 单位 |
|------------------|--------------------------------------------------------------|------|-------|-------|----|
| t <sub>POR</sub> | 在上电复位事件之后，在芯片的工作温度范围内，从 V <sub>DD</sub> 到 2.7V 到执行第一指令所需的时间。 | -    | 325   | -     | μs |
|                  | RUN→STOP1                                                    | 0.35 | 0.38  | 0.4   | μs |
|                  | RUN→STOP2                                                    | 0.2  | 0.23  | 0.25  | μs |
|                  | RUN→VLPS                                                     | 0.3  | 0.35  | 0.4   | μs |
|                  | RUN→VLPR                                                     | 3.5  | 3.8   | 5     | μs |
|                  | RUN→Compute operation                                        | 0.72 | 0.75  | 0.77  | μs |
|                  | HSR <sup>(1)</sup> →Compute operation                        | 0.3  | 0.31  | 0.35  | μs |
|                  | VLPS→RUN                                                     | 8    | -     | 17    | μs |
|                  | VLPS→VLPR                                                    | 18.8 | 23    | 27.75 | μs |
|                  | VLPS→Asynchronous DMA Wake-up                                | 105  | 110   | 125   | μs |
|                  | VLPR→VLPS                                                    | 5.1  | 5.7   | 6.5   | μs |
|                  | VLPR→RUN                                                     | 19   | -     | 26    | μs |
|                  | STOP1→RUN                                                    | 0.07 | 0.075 | 0.08  | μs |
|                  | STOP2→RUN                                                    | 0.07 | 0.075 | 0.08  | μs |
|                  | STOP1→Asynchronous DMA Wake-up                               | 1    | 1.1   | 1.3   | μs |
|                  | STOP2→Asynchronous DMA Wake-up                               | 1    | 1.1   | 1.3   | μs |
|                  | Pin reset→Code execution                                     | -    | 214   | -     | μs |

注：（1）只有当需要使用超过 80 MHz 的频率时，才应使用 HSR 模式。当使用 80 MHz 及以下频率时，建议使用 RUN 模式。

### 7.1.7 功耗

表格 17 功耗<sup>(1)</sup>

| 工作模式                | 条件                  | 典型值  |       |       |      | 最大值  |      |      | 单位 |
|---------------------|---------------------|------|-------|-------|------|------|------|------|----|
|                     |                     | 25℃  | 85℃   | 105℃  | 125℃ | 85℃  | 105℃ | 125℃ |    |
| VLPS <sup>(2)</sup> | 关闭外设 <sup>(3)</sup> | 57.5 | 390.2 | 787.6 | -    | 599  | 1408 | 2174 | μA |
|                     | 使能 LPTMR            | 63.6 | 396.6 | 793.8 | -    | 592  | 1402 | 2179 |    |
| VLPR                | 关闭外设 <sup>(4)</sup> | 1.0  | 1.5   | 1.9   | -    | 1.58 | 2.59 | 3.54 | mA |

| 工作模式                    | 条件                     | 典型值  |      |      |      | 最大值   |       |       | 单位             |
|-------------------------|------------------------|------|------|------|------|-------|-------|-------|----------------|
|                         |                        | 25℃  | 85℃  | 105℃ | 125℃ | 85℃   | 105℃  | 125℃  |                |
|                         | 使能外设,<br>(情形 1)<br>(4) | 1.2  | 1.5  | 2.3  | -    | 2.01  | 2.96  | 4.91  |                |
|                         | 使能外设,<br>(情形 2)<br>(5) | 1.3  | 1.7  | 2.4  | 3.6  | 1.9   | 2.97  | -     |                |
| STOP1                   | -                      | 6.2  | 6.7  | 7.4  | -    | 7.07  | 7.97  | 9.19  |                |
| STOP2                   | -                      | 6.4  | 6.9  | 7.5  | -    | 7.2   | 8.07  | 9.35  |                |
| RUN                     | 48MHz, 关<br>闭外设        | 11.8 | 12.6 | 13.6 | -    | 16.13 | 17.79 | 18.08 |                |
|                         | 48MHz, 使<br>能外设        | 15.2 | 15.8 | 16.9 | -    | 17.24 | 18.9  | 19.87 |                |
|                         | 64MHz, 关<br>闭外设        | 17.8 | 18.5 | 19.6 | -    | 19.8  | 20.56 | 22.63 |                |
|                         | 64MHz, 使<br>能外设        | 19.6 | 20   | 20.9 | -    | 21.29 | 22.47 | 24.18 |                |
|                         | 80MHz, 关<br>闭外设        | 15.4 | 16.2 | 17.3 | -    | 17.56 | 19.21 | 20.1  |                |
|                         | 80MHz, 使<br>能外设        | 20.3 | 21.1 | 22.2 | -    | 21.91 | 23.18 | 25.34 |                |
| HSR <sup>(6)</sup>      | 112MHz, 关<br>闭外设       | 21.9 | 22.8 | 23.9 | -    | 23.45 | 24.78 | -     |                |
|                         | 112MHz, 使<br>能外设       | 25.2 | 26.0 | 27.2 | -    | 26.98 | 28.27 | -     |                |
| IDDA/MHz <sup>(7)</sup> |                        | 378  | 381  | 390  | -    | 435   | 445   | 484   | ( $\mu$ A/MHz) |

注:

- (1) 除非特别说明, 表格中的数据是在典型的硅工艺下,  $T_A=25^{\circ}\text{C}$ ,  $V_{DD}=V_{DDA}=V_{REFINTH}=5\text{V}$  的条件下进行测试的。这些数值仅作为典型硅工艺和用户配置的指标, 实际数值可能因硅分布和用户配置差异而有所不同。所有输出引脚都是悬空的, 并且对所有未使用的输入引脚启用片内的下拉电阻。
- (2) 当前数据是基于简化配置的数据, 可能因硅分布和用户配置差异而有所不同。
- (3) PMU\_REGCSTS [CLKBDIS] 设置为 1 时。详见用户手册。
- (4) 使用 RAM 收集的数据
- (5) 有限样本数量和 Flash 收集的数据
- (6) HSR 模式的最高环境温度为  $105^{\circ}\text{C}$ , 在  $125^{\circ}\text{C}$  下不得使用 HSR 模式。
- (7) 上述值是在 RUN 模式, 80 MHz, 关闭外设的条件下测得的。

表格 18 VLPS 附加用例功耗<sup>(1) (2) (3)</sup>

| 用例                                | 条件                                              | 典型值 <sup>(3)</sup> |       |       |        | 单位            |
|-----------------------------------|-------------------------------------------------|--------------------|-------|-------|--------|---------------|
|                                   |                                                 | 25℃                | 85℃   | 105℃  | 125℃   |               |
| VLPS and RTC                      | 时钟源:LPO 或 RTC_CLKIN                             | 58.4               | 397.3 | 803.8 | 1622   | $\mu\text{A}$ |
| VLPS and LPUART 唤醒                | 时钟源: LSICLK<br>使能地址唤醒功能<br>波特率: 19.2 kbps       | -                  | -     | -     | -      |               |
| VLPS and LPUART TX/RX             | 时钟源: LSICLK<br>使用 DMA 发送或接收数据<br>波特率: 19.2 kbps | 235.8              | 581.5 | 988.6 | 1814.9 |               |
| VLPS and LPSPi 主模式 <sup>(4)</sup> | 时钟源: LSICLK<br>使用 DMA 发送或接收数据                   | 1.2                | 1.7   | 2.2   | 3.2    | mA            |

| 用例                      | 条件                                            | 典型值 <sup>(3)</sup> |        |        |        | 单位 |
|-------------------------|-----------------------------------------------|--------------------|--------|--------|--------|----|
|                         |                                               | 25℃                | 85℃    | 105℃   | 125℃   |    |
|                         | 波特率: 500 kHz                                  |                    |        |        |        |    |
| VLPS and LPI2C<br>主模式   | 时钟源: LSICLK<br>使用 DMA 发送或接收数据<br>波特率: 100 kHz | 1058.8             | 1487.1 | 1977.8 | 2964   | μA |
| VLPS and LPI2C<br>从模式唤醒 | 时钟源: LSICLK<br>使能地址唤醒功能<br>波特率: 100 kHz       | -                  | -      | -      | -      |    |
| VLPS and<br>LPITMR      | 时钟源: LSICLK<br>使能 1 个通道<br>模式: 32 位周期计数器      | 161.3              | 499    | 897.3  | 1702.2 |    |

注:

- (1) 当前数据是在特定应用程序代码下测试的, 并且可能因用户配置和硅工艺的变化而发生改变。
- (2) 功率数据包括由周期性唤醒引起的功率和 VLPS 模式运行功率, 这将导致功率数据更加依赖于应用程序代码
- (3) 典型值是基于  $V_{DD}=V_{DDA}=V_{REFH}=5V$ ,  $T_A=25^{\circ}C$  和典型的硅工艺下进行测试的。
- (4) 在 G32A1445 中使用的单个 LPSPI 指的是 LPSPI1。

## 7.1.8 ESD 和 Latch-up 保护特性

表格 19 ESD 静电放电特性

| 符号             | 参数                             | 最小值   | 最大值  | 单位 |
|----------------|--------------------------------|-------|------|----|
| $V_{ESD(HBM)}$ | 静电放电电压 (人体模型) <sup>(1)</sup>   | -4000 | 4000 | V  |
| $V_{ESD(CDM)}$ | 静电放电电压 (充电设备模型) <sup>(1)</sup> |       |      |    |
|                | 除角针外的所有引脚                      | -500  | 500  | V  |
|                | 角针                             | -750  | 750  |    |

注: (1) 设备故障定义为: “一旦设备暴露于 ESD 脉冲, 设备不符合规范要求。”

表格 20 Latch-up 静态栓锁特性

| 符号 | 描述                                  | 最小值  | 最大值 | 单位 |
|----|-------------------------------------|------|-----|----|
| LU | 在 $T_A=125^{\circ}C$ 下的 Latch-up 电流 | -100 | 100 | mA |

## 7.1.9 EMC 辐射发射特性 (待测试)

极海可根据要求提供符合 IC 级 IEC 标准的 EMC 测量

## 7.2 存储器及接口

### 7.2.1 Flash 命令的时间特性

以下参数在 FLASHCLK 不小于 25MHz 的时钟频率下测试。

表格 21 读取时间特性

| 符号       | 参数               | 条件         | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|----------|------------------|------------|-----|-----|-----|----|
| $t_{VB}$ | 验证 FLASH 块为空白的时间 | 32KB Flash | -   | -   | -   | ms |
|          |                  | 64KB Flash | -   | -   | 0.5 |    |

| 符号               | 参数                 | 条件          | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|------------------|--------------------|-------------|-----|-----|-----|----|
|                  |                    | 128KB Flash | -   | -   | -   |    |
|                  |                    | 256KB Flash | -   | -   | -   |    |
|                  |                    | 512KB Flash | -   | -   | 1.8 |    |
| t <sub>VA</sub>  | 验证 FLASH 区域为空白的时间  | 2KB Flash   | -   | -   | 75  | μs |
|                  |                    | 8KB Flash   | -   | -   | 100 |    |
| t <sub>VAB</sub> | 验证所有 FLASH 块为空白的时间 | -           | -   | -   | 2.3 | ms |
| t <sub>RO</sub>  | 读取一次的时间            | -           | -   | -   | 30  | μs |

表格 22 编程时间特性

| 符号                        | 参数                                              | 条件               | 最小值 | 典型值  | 最大值  | 单位 |
|---------------------------|-------------------------------------------------|------------------|-----|------|------|----|
| t <sub>PGCK</sub>         | 编程检查时间                                          | -                |     | -    | 95   | μs |
| T <sub>PGDU</sub>         | 编程数据单元时间                                        | -                |     | -    | 225  | μs |
| t <sub>PGDA</sub>         | 编程数据区域时间                                        | 1KB Flash        |     | 5    | -    | ms |
| t <sub>PO</sub>           | 编程一次的时间                                         | -                |     | 125  | -    | μs |
| t <sub>VBAK</sub>         | 验证后门访问密钥的时间                                     | -                |     | -    | 35   | μs |
| t <sub>PGEP</sub>         | 编程 EEPROM 分区 (Partition) 的时间                    | 32KB EEPROM (备份) |     | 70   | -    | ms |
|                           |                                                 | 64KB EEPROM (备份) |     | 71   | -    |    |
| t <sub>SFRF</sub>         | 设置 CFGRAM 功能的时间                                 | 控制代码 0xFF        |     | 0.09 | -    | ms |
|                           |                                                 | 32KB EEPROM (备份) |     | 0.8  | 1.2  |    |
|                           |                                                 | 48KB EEPROM (备份) |     | 1    | 1.5  |    |
|                           |                                                 | 64KB EEPROM (备份) | -   | 1.3  | 1.9  |    |
| t <sub>WFRB</sub>         | 以字节为单位写入 CFGRAM 的时间 (Write CFGRAM in byte)      | 32KB EEPROM (备份) | -   | 385  | 1700 | μs |
|                           |                                                 | 48KB EEPROM (备份) | -   | 430  | 1850 |    |
|                           |                                                 | 64KB EEPROM (备份) | -   | 475  | 2000 |    |
| t <sub>WFRHW</sub><br>(1) | 以半字为单位写入 CFGRAM 的时间 (Write CFGRAM in half-word) | 32KB EEPROM (备份) | -   | 385  | 1700 | μs |

| 符号                    | 参数                                                   | 条件               | 最小值 | 典型值 | 最大值               | 单位      |
|-----------------------|------------------------------------------------------|------------------|-----|-----|-------------------|---------|
|                       |                                                      | 48KB EEPROM (备份) | -   | 430 | 1850              |         |
|                       |                                                      | 64KB EEPROM (备份) | -   | 475 | 2000              |         |
| $t_{WFRW}^{(1)}$      | 以字为单位写入 CFGRAM 的时间 (Write CFGRAM in word)            | 32KB EEPROM (备份) | -   | 630 | 2000              | $\mu s$ |
|                       |                                                      | 48KB EEPROM (备份) | -   | 720 | 2125              |         |
|                       |                                                      | 64KB EEPROM (备份) | -   | 810 | 2250              |         |
| $t_{WEFRW}^{(1)}$     | 以字为单位写入已擦除的 CFGRAM 的时间 (Write erased CFGRAM in word) | -                | 336 | -   | 344               | $\mu s$ |
| $t_{QWW}^{(1)(2)(3)}$ | 以字为单位快速写入的时间 (写入完成至下次准备写入) (Quickly write in word)   | 第一次写入            | -   | 200 | 550               | $\mu s$ |
|                       |                                                      | 从第二次写入至倒数第二次写入   | -   | 150 | 550               |         |
|                       |                                                      | 最后一次写入           | -   | 200 | 550               |         |
| $t_{QWC}^{(4)}$       | 快速写入清除执行时间                                           | -                | -   | -   | $2 \cdot t_{QWW}$ | ms      |

注:

(1) 如果实际显示的时间是理论上的 2 倍, 可能是重置或设置 RAM 后, 第一次写入 EERAM, 导致额外的清除 EEE 的时间。

(2) 仿真 EEPROM 记录可能会在欠电, 或复位, 或某次写入完成后被清除, 如果某次写入完成前发生上电复位, 那么会保留最后的记录而清除新记录。所以在最后写入完成后, 数据才会有效。

(3) 实际最大值可能不止 550 $\mu s$ , 因为在进行跨扇区时, 可能会造成额外的清除时间。

(4) 模拟 EEPROM 记录需要的时间。最后一次 (第 N 次) 写操作完成后自动完成, 假设此时仍然通电。或者通过 SETRAM 清除执行命令在以后被请求。

表格 23 擦除时间特性

| 符号         | 参数            | 条件          | 最小值 | 典型值 | 最大值  | 单位 |
|------------|---------------|-------------|-----|-----|------|----|
| $t_{EB}$   | 擦除 FLASH 块的时间 | 32KB Flash  | -   | -   | -    | ms |
|            |               | 64KB Flash  | -   | 30  | 550  |    |
|            |               | 128KB Flash | -   | -   | -    |    |
|            |               | 256KB Flash | -   | -   | -    |    |
|            |               | 512KB Flash | -   | 250 | 4250 |    |
| $t_{ES}$   | 擦除 FLASH 扇区时间 | -           | -   | 12  | 130  | ms |
| $t_{EAB}$  | 擦除所有块的时间      | -           | -   | 400 | 4900 | ms |
| $t_{UEAB}$ | 不加密擦除所有块的时间   | -           | -   | 400 | 4900 | ms |

注: (1) 擦除参数的最大次数基于循环寿命结束的预期。

表格 24 Flash 寿命

| 符号              | 参数   | 条件                    | 最小值  | 典型值 | 最大值 | 单位     |
|-----------------|------|-----------------------|------|-----|-----|--------|
| N <sub>RW</sub> | 擦写周期 | T <sub>A</sub> = 125℃ | 100K | -   | -   | cycles |

## 7.2.2 可靠性规格

表格 25 NVM 可靠性规格

| 符号                                  | 参数    | 条件                         | 最小值  | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|-------------------------------------|-------|----------------------------|------|-----|-----|----|
| t <sub>WE16</sub> <sup>(1,2)</sup>  | 写耐久性  | EEPROM 备份到 CFGRAM 的比例为 16  | 100K | -   | -   | 写  |
| t <sub>WE256</sub>                  | 写耐久性  | EEPROM 备份到 CFGRAM 的比例为 256 | TBD  | -   | -   | 写  |
| t <sub>DR100</sub>                  | 数据保持力 | 高至 100%写耐久性                | TBD  | -   | -   | 年  |
| t <sub>DR10</sub>                   | 数据保持力 | 高至 10%写耐久性                 | TBD  | -   | -   | 年  |
| t <sub>DR100KC</sub> <sup>(3)</sup> | 数据保持力 | 100K 次周期后                  | 10   | -   | -   | 年  |
| t <sub>CE</sub> <sup>(4,5)</sup>    | 周期耐久性 | -                          | 10K  | -   | -   | 周期 |

注:

- (1) 全温度范围内支持。写耐久性特定用于 32-bit 写入 CFGRAM。
- (2) 除了 CFMemory 之外的模拟 EEPROM 的耐久性规格，请参考 DFlash 的参数。
- (3) 每个块的数据保持时间从初始用户工厂编程或每次随后的擦写开始计算。
- (4) 全温度范围内支持 PFlash 和 DFlash 的编程和擦写。
- (5) 按照每 PFlash 或 DFlash 区域为单位。

## 7.3 时钟

### 7.3.1 外部时钟源特性

当  $G_m > 5 \cdot G_{m\_crit}$  时，晶体振荡器会稳定输出时钟频率。其中：

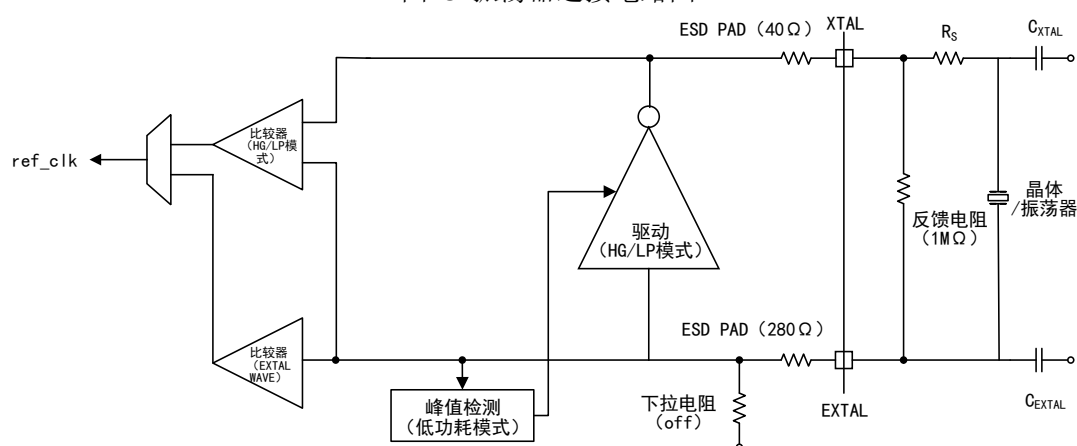
$$G_{m\_crit} = 4 \cdot (ESR + R_s) \cdot (2\pi f_{osc})^2 \cdot (C_0 + C_L)^2$$

$$C_L = C_s + [C_{EXTAL} \cdot C_{XTAL} / (C_{EXTAL} + C_{XTAL})]$$

- (1) ESR: 外部晶体的等效串联电阻
- (2) R<sub>s</sub>: 连接 XTAL 引脚和外部晶体之间的串联电阻，用于限制电流。用户根据实际需求选择合适的阻值，以保证振荡幅度是恰当的。
- (3) f<sub>osc</sub>: 外部晶体振荡器的频率
- (4) C<sub>0</sub>: 外部晶体振荡器的并联电容
- (5) C<sub>L</sub>: 外部晶体振荡器的总负载电容
- (6) C<sub>s</sub>: 任意 PCB 走线导致引脚上的杂散电容或寄生电容

下图是振荡器连接的电路图。

图 8 振荡器连接电路图



EXTAL 和 XTAL 引脚只能连接用户所需的振荡器元件。

Low-gain（低增益）模式和 High-gain（高增益）模式的区别是：选择 Low-gain 模式时，将选择内部  $R_F$ ，不应附加外部  $R_F$ ；选择 High-gain 模式时，应该使用约  $1M\Omega$  的外部电阻（如电路图所示），保障晶体能够正常工作，外部电阻的阻值允许有 5% 的浮动。

表格 26 外部时钟源特性

| 符号               | 参数                   | 条件                                    | 最小值                | 典型值 | 最大值      | 单位        |
|------------------|----------------------|---------------------------------------|--------------------|-----|----------|-----------|
| $f_{osc}$        | 振荡器频率                | -                                     | 4                  | -   | 40       | MHz       |
| $f_{in}$         | 输入频率 <sup>(1)</sup>  | 外部时钟模式                                | -                  | -   | 51       | MHz       |
| $f_{in\_dc}$     | 输入占空比 <sup>(2)</sup> | 外部时钟模式                                | 48                 | 50  | 55       | %         |
| $R_F$            | 反馈电阻                 | Low-gian 模式                           | -                  | -   | -        | $M\Omega$ |
|                  |                      | High-gain 模式                          | -                  | 1   | -        |           |
| $R_s$            | 串联电阻                 | Low-gian 模式                           | -                  | -   | -        | $M\Omega$ |
|                  |                      | High-gain 模式                          | -                  | 0   | -        |           |
| $t_{su}(SYSOSC)$ | 启动时间                 | 8MHz Low-gian 模式                      | -                  | 1.5 | -        | ms        |
|                  |                      | 8MHz High-gain 模式                     | -                  | 2.5 | -        | ms        |
|                  |                      | 40MHz Low-gian 模式                     | -                  | 2   | -        |           |
|                  |                      | 40MHz High-gain 模式                    | -                  | 2   | -        |           |
| $G_m$            | 振荡器跨导                | SCG_SYSOSCCFG[OSCFSEL]=“10”，即 4-8MHz  | 2.2                | -   | 13.7     | $mA/V$    |
|                  |                      | SCG_SYSOSCCFG[OSCFSEL]=“11”，即 8-40MHz | 11                 | -   | 47       | $mA/V$    |
| $V_{IL}$         | 输入低电平                | EXTAL 引脚处于外部时钟模式                      | $V_{SS}$           | -   | 1.15     | V         |
| $V_{IH}$         | 输入高电平                | EXTAL 引脚处于外部时钟模式                      | $0.7 \cdot V_{DD}$ | -   | $V_{DD}$ | V         |
| $C_{EXTAL}$      | EXTAL 引脚负载电容         | -                                     | -                  | -   | -        | -         |
| $C_{XTAL}$       | XTAL 引脚负载电容          | -                                     | -                  | -   | -        | -         |

| 符号                    | 参数               | 条件           | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|-----------------------|------------------|--------------|-----|-----|-----|----|
| $V_{PP\_EXTAL}^{(3)}$ | EXTAL 引脚上振荡的峰峰振幅 | Low-gain 模式  | 1.3 | -   | -   | V  |
|                       |                  | High-gain 模式 | 2   | -   | -   | V  |
| $V_{PP\_XTAL}$        | XTAL 引脚上振荡的峰峰振幅  | Low-gain 模式  | -   | 1.0 | -   | V  |
|                       |                  | High-gain 模式 | -   | 3.3 | -   | V  |
| $V_{SYSOSCOP}$        | 振荡操作电压           | High-gain 模式 | 0.7 | -   | -   | V  |

注:

(1) 低于 40MHz 的频率可以用于降低占空比至 40%~60%。当频率为 41MHz~45MHz 时, 应该保持 40%以上的占空比。当频率为 45MHz~50MHz 时, 需要通过分频产生 ADC 时钟。

(2) 占空比可能有  $\pm 5\%$  的误差。

(3) 实际测试过程中, 为了避免  $V_{pp\_EXTAL}$  的测试值比实际值低, 必须使用低电容 ( $<5\text{ pF}$ ) 探针。

## 7.3.2 系统时钟发生器电气特性

### 7.3.2.1 HSI 电气特性

表格 27 HSI 电气特性

| 符号               | 参数           | 条件                        | 最小值 | 典型值  | 最大值       | 单位            |
|------------------|--------------|---------------------------|-----|------|-----------|---------------|
| $f_{HSI}$        | HSI 频率       | -                         | -   | 48   | -         | MHz           |
| $\Delta f_{105}$ | 频率误差         | 温度 $<105^{\circ}\text{C}$ | -   | 0.5  | $\pm 2$   | $\%f_{HSI}$   |
| $\Delta f_{125}$ | 频率误差         | 温度 $<125^{\circ}\text{C}$ | -   | 0.5  | $\pm 2.5$ | $\%f_{HSI}$   |
| $t_{SU(HSI)}$    | 启动时间         | -                         | -   | 3.4  | 5         | $\mu\text{s}$ |
| $T_{ctcj}$       | 循环抖动         | HSICLK 作为系统时钟             | -   | 300  | 500       | ps            |
| $T_{1000cj}$     | 超过 1000 循环抖动 | HSICLK 作为系统时钟             | -   | 0.04 | 0.1       | $\%f_{HSI}$   |

注意:

(1)  $CPK\_HP$  代表高性能配置下的 CPK 值。

(2) 在  $25^{\circ}\text{C}$  下, 频率误差在 1.5%以内, 中心值=48.16MHz,  $CPK\_HP=1.17$

(3) 在  $125^{\circ}\text{C}$  下, 频率误差在 3.3%以内, 中心值=47.6MHz,  $CPK\_HP=2.25$

(4) 在  $-40^{\circ}\text{C}$  下, 频率误差在 1.5%以内, 中心值=48.4MHz,  $CPK\_HP=0.65$

### 7.3.2.2 LSI 电气特性

表格 28 LSI 电气特性

| 符号               | 参数     | 条件                        | 最小值 | 典型值 | 最大值      | 单位            |
|------------------|--------|---------------------------|-----|-----|----------|---------------|
| $f_{LSI}$        | LSI 频率 | -                         | -   | 8   | -        | MHz           |
| $\Delta f_{105}$ | 频率误差   | 温度 $<105^{\circ}\text{C}$ | -   | -   | $\pm 7$  | $\%f_{LSI}$   |
| $\Delta f_{125}$ | 频率误差   | 温度 $<125^{\circ}\text{C}$ | -   | -   | $\pm 10$ | $\%f_{LSI}$   |
| $t_{SU(LSI)}$    | 启动时间   | -                         | -   | 15  | 25       | $\mu\text{s}$ |

注意:

(1)  $CPK\_HP$  代表高性能配置下的 CPK 值;  $CPK\_LP$  代表低功耗配置下的 CPK 值。

(2) 在  $25^{\circ}\text{C}$  下, 频率误差在 1.5%以内, 中心值=8MHz,  $CPK\_HP=18.19$

(3) 在  $25^{\circ}\text{C}$  下, 频率误差在 1.5%以内, 中心值=7.99MHz,  $CPK\_LP=15.71$

(4) 在  $125^{\circ}\text{C}$  下, 频率误差在 3.25%以内, 中心值=8.06MHz,  $CPK\_HP=1.7$

- (5) 在 125℃下, 频率误差在 3.25%以内, 中心值=8.13MHz, CPK\_LP=0.96  
 (6) 在-40℃下, 频率误差在 6.5%以内, 中心值=7.79MHz, CPK\_HP=2.02  
 (7) 在-40℃下, 频率误差在 6.5%以内, 中心值=7.67MHz, CPK\_LP=0.99

### 7.3.3 低功耗振荡器电气特性

表格 29 LPO 电气特性

| 符号            | 参数     | 条件 | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位      |
|---------------|--------|----|-----|-----|-----|---------|
| $f_{LPO}$     | LPO 频率 | -  | 110 | 128 | 140 | KHz     |
| $t_{SU(LPO)}$ | 启动时间   | -  | -   | -   | 20  | $\mu s$ |

### 7.3.4 系统 PLL 电气特性

表格 30 SYSPLL 电气特性

| 符号                | 参数                 | 条件                    | 最小值 | 典型值 | 最大值                                                     | 单位  |
|-------------------|--------------------|-----------------------|-----|-----|---------------------------------------------------------|-----|
| $f_{SYSPLL}$      | SYSPLL 频率范围        | -                     | 8   | -   | 16                                                      | MHz |
| $f_{SYSPLL\_IN}$  | SYSPLL 输入频率        | -                     | 8   | -   | 40                                                      | MHz |
| $f_{SYSPLL\_OUT}$ | SYSPLL 输出频率        | -                     | 90  | -   | 160                                                     | MHz |
| $f_{VCO\_OUT}$    | VCO 输出频率           | -                     | 180 | -   | 320                                                     | MHz |
| $T_{pj}$          | 周期抖动               | $f_{VCO\_OUT}=180MHz$ | -   | 120 | -                                                       | ps  |
|                   |                    | $f_{VCO\_OUT}=320MHz$ | -   | 75  | -                                                       | ps  |
| $T_{aj}$          | 超过 1 $\mu s$ 的累积抖动 | $f_{VCO\_OUT}=180MHz$ | -   | 400 | -                                                       | ps  |
|                   |                    | $f_{VCO\_OUT}=320MHz$ | -   | 300 | -                                                       | ps  |
| $t_{LDD}$         | 锁定检测时间             | -                     | -   | -   | $150 \times 10^{-6} + 1075$<br>(1/F <sub>SYSPLL</sub> ) | s   |

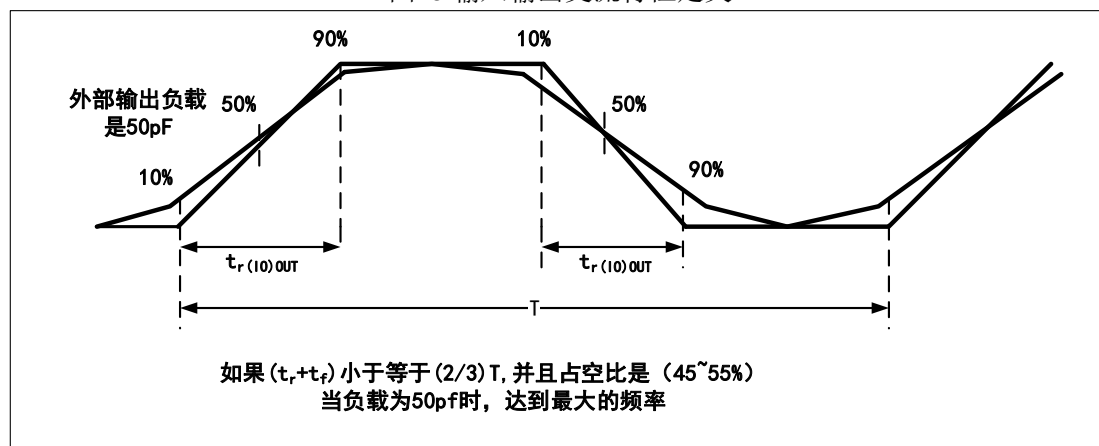
## 7.4 时钟频率

此设备支持的最大时钟输出频率为 20MHz

## 7.5 引脚特性

### 7.5.1 交流电气特性

图 9 输入输出交流特性定义



### 7.5.2 交流通用规格

这些通用规范适用于配置为 GPIO, UART 和定时器的所有信号。

表格 31 通用规格

| 符号              | 参数                                   | 条件 | 最小值                  | 典型值 | 最大值 | 单位   |
|-----------------|--------------------------------------|----|----------------------|-----|-----|------|
| $FRST^{(1)}$    | 复位输入滤波脉冲                             | -  | -                    | -   | 10  | ns   |
| $NFRST^{(2)}$   | 复位输入未滤波脉冲                            | -  | Max of (100ns, 总线周期) | -   | -   | ns   |
| $_{-}^{(3)(4)}$ | GPIO 引脚中断脉冲宽度(禁用数字故障滤波器)-同步路径        | -  | 2                    | -   | -   | 总线周期 |
| $_{-}^{(5)}$    | GPIO 引脚中断脉宽(禁用数字故障滤波器, 禁用无源滤波器)-异步路径 | -  | 50                   | -   | -   | ns   |

注:

(1) 只有使能无源滤波器时, 才会被内部滤波器滤波的 RESET 脉冲的最大长度。

(2) 只有使能无源滤波器时, 才会被内部滤波器滤波的 RESET 脉冲的最小长度。这个数字也取决于总线时钟周期。此时导致复位的最小脉冲宽度为 250ns。对于时钟周期小于 100ns 的更快的时钟频率, 未滤波的最小脉冲宽度将为 100ns。

(3) 保证通过引脚同步电路的最小脉冲宽度。除了在停止和 VLPS 模式下绕过同步器, 可以识别较短的脉冲, 其他情况不能识别。

(4) 必须满足同步和异步定时的较大值。

(5) 这些引脚在输入端没有无源滤波器以保证被识别的最短脉冲宽度。

### 7.5.3 IO 端口特性

表格 32 3.3V 范围下直流特性( $T_A=-40^{\circ}C-125^{\circ}C, V_{DD}=3.3V$ )

| 符号       | 参数      | 最小值          | 典型值 | 最大值                 | 单位 |
|----------|---------|--------------|-----|---------------------|----|
| $V_{DD}$ | IO 供电电压 | 2.7          | 3.3 | 4                   | V  |
| $V_{IL}$ | 输入低电平电压 | $V_{SS}-0.3$ | -   | $0.3 \times V_{DD}$ | V  |

| 符号        | 参数                                                 | 最小值                  | 典型值 | 最大值            | 单位         |
|-----------|----------------------------------------------------|----------------------|-----|----------------|------------|
| $V_{IH}$  | 输入高电平电压                                            | $0.7 \times V_{DD}$  | -   | $V_{DD} + 0.3$ | V          |
| $V_{hys}$ | 输入缓冲迟滞                                             | $0.06 \times V_{DD}$ | -   | -              | mV         |
| $I_{ol0}$ | 当 $V_{ol} = 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流吸收能力         | 3                    | -   | -              | mA         |
| $I_{oh0}$ | 当 $V_{oh} = V_{DD} - 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流源能力 | 3.5                  | -   | -              |            |
| $I_{ol1}$ | 当 $V_{ol} = 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流吸收能力         | 10                   | -   | -              |            |
| $I_{oh1}$ | 当 $V_{oh} = V_{DD} - 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流源能力 | 10                   | -   | -              |            |
| $IOHT$    | 所有端口输出高电流总和                                        | -                    | -   | 100            |            |
| $R_{PU}$  | 弱上拉等效电阻                                            | 20                   | -   | 60             | k $\Omega$ |
| $R_{PD}$  | 弱下拉等效电阻                                            | 20                   | -   | 60             | k $\Omega$ |

表格 33 5V 范围下直流特性( $T_A = -40^\circ\text{C} \sim 125^\circ\text{C}$ ,  $V_{DD} = 5\text{V}$ )

| 符号        | 参数                                                 | 最小值                  | 典型值 | 最大值                  | 单位         |
|-----------|----------------------------------------------------|----------------------|-----|----------------------|------------|
| $V_{DD}$  | IO 供电电压                                            | 2.7                  | 4   | 5.5                  | V          |
| $V_{IL}$  | 输入低电平电压                                            | $V_{SS} - 0.3$       | -   | $0.35 \times V_{DD}$ | V          |
| $V_{IH}$  | 输入高电平电压                                            | $0.7 \times V_{DD}$  | -   | $V_{DD} + 0.3$       | V          |
| $V_{hys}$ | 输入缓冲迟滞                                             | $0.06 \times V_{DD}$ | -   | -                    | mV         |
| $I_{ol0}$ | 当 $V_{ol} = 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流吸收能力         | 5                    | -   | -                    | mA         |
| $I_{oh0}$ | 当 $V_{oh} = V_{DD} - 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流源能力 | 5                    | -   | -                    |            |
| $I_{ol1}$ | 当 $V_{ol} = 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流吸收能力         | 20                   | -   | -                    |            |
| $I_{oh1}$ | 当 $V_{oh} = V_{DD} - 0.8 \text{ V}$ 时测量的 I/O 电流源能力 | 20                   | -   | -                    |            |
| $IOHT$    | 所有端口输出高电流总和                                        | -                    | -   | 100                  |            |
| $R_{PU}$  | 弱上拉等效电阻                                            | 20                   | -   | 50                   | k $\Omega$ |
| $R_{PD}$  | 弱下拉等效电阻                                            | 20                   | -   | 50                   | k $\Omega$ |

表格 34 交流特性( $T_A = 25^\circ\text{C}$ )

| -  | 符号              | 参数           | 条件                    | 3.3V |     | 5V  |      | 单位 |
|----|-----------------|--------------|-----------------------|------|-----|-----|------|----|
|    |                 |              |                       | 最小值  | 最大值 | 最小值 | 最大值  |    |
| NA | $t_{f(I/O)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L = 25 \text{ pF}$ | 6    | 14  | 4   | 9.6  | ns |
|    | $t_{r(I/O)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                       | 7    | 13  | 7   | 10.4 |    |
|    | $t_{f(I/O)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 |                       | 6    | 14  | 4   | 9.6  |    |

| -              | 符号             | 参数           | 条件                 | 3.3V |     | 5V   |      | 单位 |
|----------------|----------------|--------------|--------------------|------|-----|------|------|----|
|                |                |              |                    | 最小值  | 最大值 | 最小值  | 最大值  |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 | $C_L=50\text{ pF}$ | 15   | 20  | 15   | 16   |    |
|                | $t_{f(IO)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L=20\text{ pF}$ | 36   | 46  | 22.8 | 46   |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                    | 33   | 56  | 22.8 | 43   |    |
|                |                |              |                    |      |     |      |      |    |
| 0<br>(GPIO-HD) | $t_{f(IO)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L=25\text{ pF}$ | 6    | 14  | 4    | 9.6  |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                    | 7    | 13  | 7    | 10.4 |    |
|                | $t_{f(IO)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L=50\text{ pF}$ | 6    | 14  | 4    | 9.6  |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                    | 15   | 20  | 15   | 16   |    |
|                | $t_{f(IO)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L=20\text{ pF}$ | 36   | 46  | 22.8 | 46   |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                    | 33   | 56  | 22.8 | 43   |    |
| 1<br>(GPIO-HD) | $t_{f(IO)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L=25\text{ pF}$ | 4    | 6   | 3    | 6    |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                    | 5    | 7   | 3.6  | 6    |    |
|                | $t_{f(IO)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L=50\text{ pF}$ | 6    | 8   | 5    | 6    |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                    | 5    | 8   | 4    | 5    |    |
|                | $t_{f(IO)out}$ | 输出高至低电平的下降时间 | $C_L=20\text{ pF}$ | 18   | 22  | 5    | 7    |    |
|                | $t_{r(IO)out}$ | 输出低至高电平的上升时间 |                    | 20   | 23  | 5    | 8    |    |

## 7.6 通信外设

### 7.6.1 LPUART 电气特性

有关 LPUART 特性的相关信息，请参考交流通用规格章节。

#### 7.6.1.1 波特率

波特率=波特时钟/((OSRCFG+1)\*BRMD)。

有关波特率的相关信息，请参考用户手册“波特率”的描述。

### 7.6.2 LPSPI 电气特性

1. 低功耗串行外围接口 (LPSPI) 提供同步串行总线，具有主操作和从操作。许多传输属性都是可编程的。
2. 所有测量的最大输出负载为 50pF，输入转换时间为 1ns，焊盘配置为最快回转设置 (DSCFG=1)。
3. LPSPI 电气特性的中所有时序均相对于 20%V<sub>DD</sub> 和 80%V<sub>DD</sub> 阈值来显示。

### 7.6.2.1 LPSPI 运行模式电气特性

表格 35 LPSPI 运行模式电气特性<sup>(1)</sup>

| 符号                                 | 参数                       | 条件                     | 运行模式 <sup>(2)</sup>                |     |                                    |                                    |     |                                    | 单位  |
|------------------------------------|--------------------------|------------------------|------------------------------------|-----|------------------------------------|------------------------------------|-----|------------------------------------|-----|
|                                    |                          |                        | 3.3V IO                            |     |                                    | 5V IO                              |     |                                    |     |
|                                    |                          |                        | 最小值                                | 典型值 | 最大值                                | 最小值                                | 典型值 | 最大值                                |     |
| f <sub>P</sub>                     | 外设频率 <sup>(3)</sup>      | 主模式                    | -                                  | -   | 40                                 | -                                  | -   | 40                                 | MHz |
|                                    |                          | 从模式                    | -                                  | -   | 40                                 | -                                  | -   | 40                                 |     |
|                                    |                          | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | -                                  | -   | 48                                 | -                                  | -   | 48                                 |     |
|                                    |                          | 主循环 <sup>(5)</sup>     | -                                  | -   | 48                                 | -                                  | -   | 40                                 |     |
| f <sub>LPSPI</sub>                 | 工作频率                     | 主模式                    | -                                  | -   | 10                                 | -                                  | -   | 10                                 |     |
|                                    |                          | 从模式                    | -                                  | -   | 10                                 | -                                  | -   | 10                                 |     |
|                                    |                          | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | -                                  | -   | 12                                 | -                                  | -   | 12                                 |     |
|                                    |                          | 主循环 <sup>(5)</sup>     | -                                  | -   | 12                                 | -                                  | -   | 20                                 |     |
| t <sub>SPSCK</sub>                 | SPSCK 周期                 | 主模式                    | 100                                | -   | -                                  | 100                                | -   | -                                  | ns  |
|                                    |                          | 从模式                    | 100                                | -   | -                                  | 100                                | -   | -                                  |     |
|                                    |                          | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | 83                                 | -   | -                                  | 83                                 | -   | -                                  |     |
|                                    |                          | 主循环 <sup>(5)</sup>     | 83                                 | -   | -                                  | 50                                 | -   | -                                  |     |
| t <sub>hyst</sub> <sup>(6)</sup>   | SPSCK 延时后，使能延迟时间         | 从模式                    | -                                  | -   | -                                  | -                                  | -   | -                                  | ns  |
|                                    |                          | 主模式                    | （SPD CFG+1）*t <sub>p</sub> -25     | -   | -                                  | （SPD CFG+1）*t <sub>p</sub> -25     | -   | -                                  |     |
|                                    |                          | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> |                                    |     |                                    |                                    |     |                                    |     |
|                                    |                          | 主循环 <sup>(5)</sup>     |                                    |     |                                    |                                    |     |                                    |     |
| t <sub>LEAD</sub> <sup>(7)</sup>   | 使能引导时间，PCS 到 SPSCK 的延迟时间 | 从模式                    | -                                  | -   | -                                  | -                                  | -   | -                                  | ns  |
|                                    |                          | 主模式                    | （PSD CFG+1）*t <sub>p</sub> -25     | -   | -                                  | （PSD CFG+1）*t <sub>p</sub> -25     | -   | -                                  |     |
|                                    |                          | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> |                                    |     |                                    |                                    |     |                                    |     |
|                                    |                          | 主循环 <sup>(5)</sup>     |                                    |     |                                    |                                    |     |                                    |     |
| t <sub>WSPSCK</sub> <sup>(8)</sup> | SPSCK 高或低的时间             | 主模式                    | t <sub>sp<sub>sck</sub></sub> /2-3 | -   | t <sub>sp<sub>sck</sub></sub> /2+3 | t <sub>sp<sub>sck</sub></sub> /2-3 | -   | t <sub>sp<sub>sck</sub></sub> /2+3 | ns  |
|                                    |                          | 从模式                    |                                    |     |                                    |                                    |     |                                    |     |

| 符号                                       | 参数                            | 条件                            | 运行模式 <sup>(2)</sup> |     |     |       |     |     | 单位 |
|------------------------------------------|-------------------------------|-------------------------------|---------------------|-----|-----|-------|-----|-----|----|
|                                          |                               |                               | 3.3V IO             |     |     | 5V IO |     |     |    |
|                                          |                               |                               | 最小值                 | 典型值 | 最大值 | 最小值   | 典型值 | 最大值 |    |
|                                          |                               | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> |                     |     |     |       |     |     |    |
|                                          |                               | 主循环 <sup>(5)</sup>            |                     |     |     |       |     |     |    |
| t <sub>ac</sub>                          | 从机访问<br>时间                    | 从模式                           | -                   | -   | 50  | -     | -   | 50  | ns |
| t <sub>dis</sub>                         | 从机<br>MISO<br>(SOUT) 禁<br>止时间 | 从模式                           | -                   | -   | 50  | -     | -   | 50  | ns |
| t <sub>su(in)</sub>                      | 数据输入建立<br>时间                  | 主模式                           | 38                  | -   | -   | 29    | -   | -   | ns |
|                                          |                               | 从模式                           | 5                   | -   | -   | 3     | -   | -   |    |
|                                          |                               | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> | 10                  | -   | -   | 8     | -   | -   |    |
|                                          |                               | 主循环 <sup>(5)</sup>            | 8                   | -   | -   | 7     | -   | -   |    |
| t <sub>h(in)</sub>                       | 数据输入保持<br>时间                  | 主模式                           | 0                   | -   | -   | 0     | -   | -   | ns |
|                                          |                               | 从模式                           | 3                   | -   | -   | 3     | -   | -   |    |
|                                          |                               | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> | 3                   | -   | -   | 3     | -   | -   |    |
|                                          |                               | 主循环 <sup>(5)</sup>            | 3                   | -   | -   | 3     | -   | -   |    |
| t <sub>h(out)</sub>                      | 数据输出保持<br>时间                  | 主模式                           | 22                  | -   | -   | 15    | -   | -   | ns |
|                                          |                               | 从模式                           | 4                   | -   | -   | 4     | -   | -   |    |
|                                          |                               | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> | 22                  | -   | -   | 15    | -   | -   |    |
|                                          |                               | 主循环 <sup>(5)</sup>            | 14                  | -   | -   | 10    | -   | -   |    |
| t <sub>v</sub>                           | SPSCK<br>边沿<br>后, 数据有效<br>时间  | 主模式                           | -                   | -   | 16  | -     | -   | 12  | ns |
|                                          |                               | 从模式                           | -                   | -   | 39  | -     | -   | 30  |    |
|                                          |                               | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> | -                   | -   | 10  | -     | -   | 8   |    |
|                                          |                               | 主循环 <sup>(5)</sup>            | -                   | -   | 16  | -     | -   | 12  |    |
| t <sub>r(in)</sub><br>t <sub>f(in)</sub> | 数据输入上升                        | 主模式                           | -                   | -   | 12  | -     | -   | 12  | ns |
|                                          |                               | 从模式                           |                     |     |     |       |     |     |    |

| 符号                           | 参数          | 条件                            | 运行模式 <sup>(2)</sup> |     |     |       |     |     | 单位 |
|------------------------------|-------------|-------------------------------|---------------------|-----|-----|-------|-----|-----|----|
|                              |             |                               | 3.3V IO             |     |     | 5V IO |     |     |    |
|                              |             |                               | 最小值                 | 典型值 | 最大值 | 最小值   | 典型值 | 最大值 |    |
|                              | 和下降时间       | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> |                     |     |     |       |     |     |    |
|                              |             | 主循环 <sup>(5)</sup>            |                     |     |     |       |     |     |    |
| $t_{r(out)}$<br>$t_{f(out)}$ | 数据输出上升和下降时间 | 主模式                           | -                   | -   | 25  | -     | -   | 25  | ns |
|                              |             | 从模式                           |                     |     |     |       |     |     |    |
|                              |             | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> |                     |     |     |       |     |     |    |
|                              |             | 主循环 <sup>(5)</sup>            |                     |     |     |       |     |     |    |

注:

- (1) 使能主循环模式时, SCK 焊盘的走线长度应小于等于 11 英寸。
- (2) 从 HSR 模式转换到 RUN 模式时, LPSPI 输出时钟应小于等于 14MHz。
- (3)  $f_P = \text{LPSPI 外设时钟}$ ,  $t_P=1/f_P$ 。
- (4) 主循环模式(慢速): 与(5)中主循环模式配置和功能相同, 仅适用于 LPSPI0, 不同的是, 慢速下, 使用的时钟焊盘是 PMB2。
- (5) 主循环模式: 在该模式下, 将 LPSPI\_CFGR1[SAMPLE]置 1, 使能 LPSPI\_SCK 时钟延迟以对输入数据进行采样, 仅适用于 LPSPI0。使用的时钟焊盘是 PMD15 和 PME0。
- (6) LPSPI 波特率时钟的至少延迟 1 个周期, 将 SPDCFG 置 0, 其中 SPDCFG 的范围为 0~255。
- (7) LPSPI 波特率时钟的至少延迟 1 个周期, 将 PSDCFG 置 0, 其中 PSDCFG 的范围为 0~255。
- (8) 在选择奇数分频器时, 确保占空比符合此参数。

### 7.6.2.2 LPSPI 高速运行模式电气特性

表格 36 LPSPI 高速运行模式电气特性<sup>(1)</sup>

| 符号                 | 参数                  | 条件                     | 高速运行模式 <sup>(2)</sup> |     |                   |       |     |     | 单位  |
|--------------------|---------------------|------------------------|-----------------------|-----|-------------------|-------|-----|-----|-----|
|                    |                     |                        | 3.3V IO               |     |                   | 5V IO |     |     |     |
|                    |                     |                        | 最小值                   | 典型值 | 最大值               | 最小值   | 典型值 | 最大值 |     |
| f <sub>P</sub>     | 外设频率 <sup>(3)</sup> | 主模式                    | -                     | -   | 56                | -     | -   | 56  | MHz |
|                    |                     | 从模式                    | -                     | -   | 56                | -     | -   | 56  |     |
|                    |                     | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | -                     | -   | 48                | -     | -   | 48  |     |
|                    |                     | 主循环 <sup>(5)</sup>     | -                     | -   | 48                | -     | -   | 48  |     |
| f <sub>LPSPI</sub> | 工作频率                | 主模式                    | -                     | -   | 14 <sup>(6)</sup> | -     | -   | 14  |     |
|                    |                     | 从模式                    | -                     | -   | 14 <sup>(6)</sup> | -     | -   | 14  |     |
|                    |                     | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | -                     | -   | 12                | -     | -   | 12  |     |
|                    |                     | 主循环 <sup>(5)</sup>     | -                     | -   | 12                | -     | -   | 24  |     |
| t <sub>SPSCK</sub> |                     | 主模式                    | 72                    | -   | -                 | 72    | -   | -   | ns  |

| 符号                                 | 参数                        | 条件                            | 高速运行模式 <sup>(2)</sup>          |     |                        |                                |     |                        | 单位 |
|------------------------------------|---------------------------|-------------------------------|--------------------------------|-----|------------------------|--------------------------------|-----|------------------------|----|
|                                    |                           |                               | 3.3V IO                        |     |                        | 5V IO                          |     |                        |    |
|                                    |                           |                               | 最小值                            | 典型值 | 最大值                    | 最小值                            | 典型值 | 最大值                    |    |
|                                    | SPSCK 周期                  | 从模式                           | 72                             | -   | -                      | 72                             | -   | -                      |    |
|                                    |                           | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> | 83                             | -   | -                      | 83                             | -   | -                      |    |
|                                    |                           | 主循环 <sup>(5)</sup>            | 83                             | -   | -                      | 42                             | -   | -                      |    |
| t <sub>hyst</sub> <sup>(7)</sup>   | SPSCK 延时后, 使能延迟时间         | 从模式                           | -                              | -   | -                      | -                              | -   | -                      | ns |
|                                    |                           | 主模式                           | (SPDCF G+1) *t <sub>p-25</sub> | -   | -                      | (SPDCF G+1) *t <sub>p-25</sub> | -   | -                      |    |
|                                    |                           | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> |                                |     |                        |                                |     |                        |    |
|                                    |                           | 主循环 <sup>(5)</sup>            |                                |     |                        |                                |     |                        |    |
| t <sub>LEAD</sub> <sup>(8)</sup>   | 使能引导时间, PCS 到 SPSCK 的延迟时间 | 从模式                           | -                              | -   | -                      | -                              | -   | -                      | ns |
|                                    |                           | 主模式                           | (PSDCF G+1) *t <sub>p-25</sub> | -   | -                      | (PSDCF G+1) *t <sub>p-25</sub> | -   | -                      |    |
|                                    |                           | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> |                                |     |                        |                                |     |                        |    |
|                                    |                           | 主循环 <sup>(5)</sup>            |                                |     |                        |                                |     |                        |    |
| t <sub>WSPSCK</sub> <sup>(9)</sup> | SPSCK 高或低的时间              | 主模式                           | t <sub>spck</sub> /2-3         | -   | t <sub>spck</sub> /2+3 | t <sub>spck</sub> /2-3         | -   | t <sub>spck</sub> /2+3 | ns |
|                                    |                           | 从模式                           |                                |     |                        |                                |     |                        |    |
|                                    |                           | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> |                                |     |                        |                                |     |                        |    |
|                                    |                           | 主循环 <sup>(5)</sup>            |                                |     |                        |                                |     |                        |    |
| t <sub>ac</sub>                    | 从机访问时间                    | 从模式                           | -                              | -   | 50                     | -                              | -   | 50                     | ns |
| t <sub>dis</sub>                   | 从机 MISO (SOUT) 禁止时间       | 从模式                           | -                              | -   | 50                     | -                              | -   | 50                     | ns |
| t <sub>su(in)</sub>                | 数据输入建立时间                  | 主模式                           | 37 <sup>(10)</sup>             | -   | -                      | 26                             | -   | -                      | ns |
|                                    |                           | 从模式                           | 5                              | -   | -                      | 3                              | -   | -                      |    |
|                                    |                           | 主循环<br>(慢速)<br><sup>(4)</sup> | 9                              | -   | -                      | 7                              | -   | -                      |    |
|                                    |                           | 主循环 <sup>(5)</sup>            | 7                              | -   | -                      | 5                              | -   | -                      |    |

| 符号                                         | 参数               | 条件                     | 高速运行模式 <sup>(2)</sup> |     |                    |       |     |     | 单位 |
|--------------------------------------------|------------------|------------------------|-----------------------|-----|--------------------|-------|-----|-----|----|
|                                            |                  |                        | 3.3V IO               |     |                    | 5V IO |     |     |    |
|                                            |                  |                        | 最小值                   | 典型值 | 最大值                | 最小值   | 典型值 | 最大值 |    |
| t <sub>h(in)</sub>                         | 数据输入保持时间         | 主模式                    | 0                     | -   | -                  | 0     | -   | -   | ns |
|                                            |                  | 从模式                    | 3                     | -   | -                  | 3     | -   | -   |    |
|                                            |                  | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | 3                     | -   | -                  | 3     | -   | -   |    |
|                                            |                  | 主循环 <sup>(5)</sup>     | 3                     | -   | -                  | 2     | -   | -   |    |
| t <sub>h(out)</sub>                        | 数据输出保持时间         | 主模式                    | 23                    | -   | -                  | 15    | -   | -   | ns |
|                                            |                  | 从模式                    | 4                     | -   | -                  | 4     | -   | 1   |    |
|                                            |                  | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | 22                    | -   | -                  | 15    | -   | -   |    |
|                                            |                  | 主循环 <sup>(5)</sup>     | 14                    | -   | -                  | 10    | -   | -   |    |
| t <sub>v</sub>                             | SPSCK 边沿后，数据有效时间 | 主模式                    | -                     | -   | 15                 | -     | -   | 11  | ns |
|                                            |                  | 从模式                    | -                     | -   | 36 <sup>(10)</sup> | -     | -   | 26  |    |
|                                            |                  | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> | -                     | -   | 9                  | -     | -   | 7   |    |
|                                            |                  | 主循环 <sup>(5)</sup>     | -                     | -   | 15                 | -     | -   | 11  |    |
| t <sub>r(in)</sub><br>t <sub>f(in)</sub>   | 数据输入上升和下降时间      | 主模式                    | -                     | -   | 9                  | -     | -   | 9   | ns |
|                                            |                  | 从模式                    |                       |     |                    |       |     |     |    |
|                                            |                  | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> |                       |     |                    |       |     |     |    |
|                                            |                  | 主循环 <sup>(5)</sup>     |                       |     |                    |       |     |     |    |
| t <sub>r(out)</sub><br>t <sub>f(out)</sub> | 数据输出上升和下降时间      | 主模式                    | -                     | -   | 25                 | -     | -   | 25  | ns |
|                                            |                  | 从模式                    |                       |     |                    |       |     |     |    |
|                                            |                  | 主循环（慢速） <sup>(4)</sup> |                       |     |                    |       |     |     |    |
|                                            |                  | 主循环 <sup>(5)</sup>     |                       |     |                    |       |     |     |    |

注:

- (1) 使能主循环模式时, SCK 焊盘的走线长度应小于等于 11 英寸。
- (2) 从 HSR 模式转换到 RUN 模式时, LPSPi 输出时钟应小于等于 14MHz。
- (3)  $f_P$  = LPSPi 外设时钟,  $t_P=1/f_P$ 。
- (4) 主循环模式(慢速): 与(5)中主循环模式配置和功能相同, 仅适用于 LPSPi0, 不同的是, 慢速下, 使用的时钟焊盘是 PMB2。
- (5) 主循环模式: 在该模式下, 将 LPSPi\_CFGR1[SAMPLE]置 1, 使能 LPSPi\_SCK 时钟延迟以对输入数据进行采样, 仅适用于 LPSPi0。使用的时钟焊盘是 PTD15 和 PTE0。
- (6) 仅有 GPIO-HD PAD 类型的 LPSPi0 能达到最大工作频率  $f_{LPSPi}$ 。否则,  $f_{LPSPi}=12Mhz$ 。

- (7) LPSPI 波特率时钟的至少延迟 1 个周期，将 SPDCFG 置 0，其中 SPDCFG 的范围为 0~255。  
 (8) LPSPI 波特率时钟的至少延迟 1 个周期，将 PSDCFG 置 0，其中 PSDCFG 的范围为 0~255。  
 (9) 在选择奇数分频器时，确保占空比符合此参数。  
 (10) 仅适用于 GPIO-HD PAD 类型的 LPSPI0，最大工作频率  $f_{LPSPI}=14\text{MHz}$ 。

### 7.6.2.3 LPSPI VLPR 模式电气特性

表格 37 LPSPI VLPR 模式电气特性<sup>(1)</sup>

| 符号                               | 参数                       | 条件                     | VLPR 模式                        |     |                        |                                |     |                        | 单位  |
|----------------------------------|--------------------------|------------------------|--------------------------------|-----|------------------------|--------------------------------|-----|------------------------|-----|
|                                  |                          |                        | 3.3V IO                        |     |                        | 5V IO                          |     |                        |     |
|                                  |                          |                        | 最小值                            | 典型值 | 最大值                    | 最小值                            | 典型值 | 最大值                    |     |
| f <sub>P</sub>                   | 外设频率 <sup>(2)</sup>      | 主模式                    | -                              | -   | 4                      | -                              | -   | 4                      | MHz |
|                                  |                          | 从模式                    | -                              | -   | 4                      | -                              | -   | 4                      |     |
|                                  |                          | 主循环（慢速） <sup>(3)</sup> | -                              | -   | 4                      | -                              | -   | 4                      |     |
|                                  |                          | 主循环 <sup>(4)</sup>     | -                              | -   | 4                      | -                              | -   | 4                      |     |
| f <sub>LPSPI</sub>               | 工作频率                     | 主模式                    | -                              | -   | 2                      | -                              | -   | 2                      |     |
|                                  |                          | 从模式                    | -                              | -   | 2                      | -                              | -   | 2                      |     |
|                                  |                          | 主循环（慢速） <sup>(3)</sup> | -                              | -   | 2                      | -                              | -   | 2                      |     |
|                                  |                          | 主循环 <sup>(4)</sup>     | -                              | -   | 2                      | -                              | -   | 2                      |     |
| t <sub>SPSCK</sub>               | SPSCK 周期                 | 主模式                    | 500                            | -   | -                      | 500                            | -   | -                      | ns  |
|                                  |                          | 从模式                    | 500                            | -   | -                      | 500                            | -   | -                      |     |
|                                  |                          | 主循环（慢速） <sup>(3)</sup> | 500                            | -   | -                      | 500                            | -   | -                      |     |
|                                  |                          | 主循环 <sup>(4)</sup>     | 500                            | -   | -                      | 500                            | -   | -                      |     |
| t <sub>hyst</sub> <sup>(6)</sup> | SPSCK 延时后，使能延迟时间         | 从模式                    | -                              | -   | -                      | -                              | -   | -                      | ns  |
|                                  |                          | 主模式                    | （SPDCF G+1）*t <sub>p</sub> -50 | -   | -                      | （SPDCF G+1）*t <sub>p</sub> -50 | -   | -                      |     |
|                                  |                          | 主循环（慢速） <sup>(3)</sup> |                                |     |                        |                                |     |                        |     |
|                                  |                          | 主循环 <sup>(4)</sup>     |                                |     |                        |                                |     |                        |     |
| t <sub>LEAD</sub> <sup>(7)</sup> | 使能引导时间，PCS 到 SPSCK 的延迟时间 | 从模式                    | -                              | -   | -                      | -                              | -   | -                      | ns  |
|                                  |                          | 主模式                    | （PSDCF G+1）*t <sub>p</sub> -50 | -   | -                      | （PSDCF G+1）*t <sub>p</sub> -50 | -   | -                      |     |
|                                  |                          | 主循环（慢速） <sup>(3)</sup> |                                |     |                        |                                |     |                        |     |
|                                  |                          | 主循环 <sup>(4)</sup>     |                                |     |                        |                                |     |                        |     |
| t <sub>WSPSCK</sub>              |                          | 主模式                    | t <sub>spsc</sub> /2-5         | -   | t <sub>spsc</sub> /2+5 | t <sub>spsc</sub> /2-5         | -   | t <sub>spsc</sub> /2+5 | ns  |

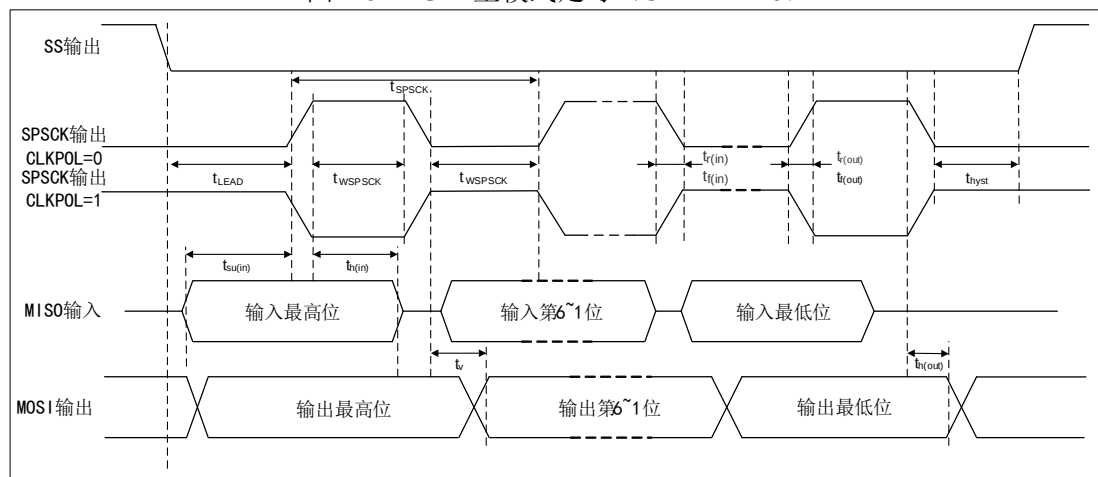
| 符号                                       | 参数                              | 条件                 | VLPR 模式 |     |     |       |     |     | 单位 |
|------------------------------------------|---------------------------------|--------------------|---------|-----|-----|-------|-----|-----|----|
|                                          |                                 |                    | 3.3V IO |     |     | 5V IO |     |     |    |
|                                          |                                 |                    | 最小值     | 典型值 | 最大值 | 最小值   | 典型值 | 最大值 |    |
| ‘8’                                      | SPSCK<br>高或低的时间                 | 从模式                |         |     |     |       |     |     |    |
|                                          |                                 | 主循环<br>（慢速）<br>‘3’ |         |     |     |       |     |     |    |
|                                          |                                 | 主循环 ‘4’            |         |     |     |       |     |     |    |
|                                          |                                 |                    |         |     |     |       |     |     |    |
| t <sub>ac</sub>                          | 从机<br>访问<br>时间                  | 从模式                | -       | -   | 100 | -     | -   | 100 | ns |
| t <sub>dis</sub>                         | 从机<br>MISO<br>（SOUT）禁<br>止时间    | 从模式                | -       | -   | 100 | -     | -   | 100 | ns |
| t <sub>su(in)</sub>                      | 数据输入<br>建立<br>时间                | 主模式                | 78      | -   | -   | 72    | -   | -   | ns |
|                                          |                                 | 从模式                | 18      | -   | -   | 18    | -   | -   |    |
|                                          |                                 | 主循环<br>（慢速）<br>‘3’ | 20      | -   | -   | 20    | -   | -   |    |
|                                          |                                 | 主循环 ‘4’            | 20      | -   | -   | 20    | -   | -   |    |
| t <sub>h(in)</sub>                       | 数据输入<br>保持<br>时间                | 主模式                | 0       | -   | -   | 0     | -   | -   | ns |
|                                          |                                 | 从模式                | 14      | -   | -   | 14    | -   | -   |    |
|                                          |                                 | 主循环<br>（慢速）<br>‘3’ | 12      | -   | -   | 12    | -   | -   |    |
|                                          |                                 | 主循环 ‘4’            | 11      | -   | -   | 11    | -   | -   |    |
| t <sub>h(out)</sub>                      | 数据输出<br>保持<br>时间                | 主模式                | 29      | -   | -   | 22    | -   | -   | ns |
|                                          |                                 | 从模式                | 4       | -   | -   | 4     | -   | -   |    |
|                                          |                                 | 主循环<br>（慢速）<br>‘3’ | 27      | -   | -   | 21    | -   | -   |    |
|                                          |                                 | 主循环 ‘4’            | 19      | -   | -   | 14    | -   | -   |    |
| t <sub>v</sub>                           | SPSCK<br>边沿<br>后，数<br>据有效<br>时间 | 主模式                | -       | -   | 48  | -     | -   | 47  | ns |
|                                          |                                 | 从模式                | -       | -   | 96  | -     | -   | 92  |    |
|                                          |                                 | 主循环<br>（慢速）<br>‘3’ | -       | -   | 44  | -     | -   | 44  |    |
|                                          |                                 | 主循环 ‘4’            | -       | -   | 48  | -     | -   | 47  |    |
| t <sub>r(in)</sub><br>t <sub>f(in)</sub> | 数据输入<br>上升                      | 主模式                | -       | -   | 9   | -     | -   | 6   | ns |
|                                          |                                 | 从模式                |         |     |     |       |     |     |    |

| 符号                           | 参数          | 条件             | VLPR 模式 |     |     |       |     |     | 单位 |
|------------------------------|-------------|----------------|---------|-----|-----|-------|-----|-----|----|
|                              |             |                | 3.3V IO |     |     | 5V IO |     |     |    |
|                              |             |                | 最小值     | 典型值 | 最大值 | 最小值   | 典型值 | 最大值 |    |
|                              | 和下降时间       | 主循环（慢速）<br>(3) |         |     |     |       |     |     |    |
|                              |             | 主循环 (4)        |         |     |     |       |     |     |    |
|                              |             |                |         |     |     |       |     |     |    |
| $t_{r(out)}$<br>$t_{f(out)}$ | 数据输出上升和下降时间 | 主模式            | -       | -   | 25  | -     | -   | 25  | ns |
|                              |             | 从模式            |         |     |     |       |     |     |    |
|                              |             | 主循环（慢速）<br>(3) |         |     |     |       |     |     |    |
|                              |             | 主循环 (4)        |         |     |     |       |     |     |    |

注:

- (1) 使能主循环模式时, SCK 焊盘的走线长度应小于等于 11 英寸。
- (2)  $f_P = \text{LPSPi}$  外设时钟,  $t_P = 1/f_P$ 。
- (3) 主循环模式 (慢速): 与 (4) 中主循环模式配置和功能相同, 仅适用于 LPSPi0, 不同的是, 慢速下, 使用的时钟焊盘是 PMB2。
- (4) 主循环模式: 在该模式下, 将 LPSPi\_CFGR1[SAMPLE]置 1, 使能 LPSPi\_SCK 时钟延迟以对输入数据进行采样, 仅适用于 LPSPi0。使用的时钟焊盘是 PMD15 和 PME0。
- (5) 仅有 GPIO-HD PAD 类型的 LPSPi0 能达到最大工作频率  $f_{\text{LPSPi}}$ 。否则,  $f_{\text{LPSPi}} = 12\text{Mhz}$ 。
- (6) LPSPi 波特率时钟的至少延迟 1 个周期, 将 SPDCFG 置 0, 其中 SPDCFG 的范围为 0~255。
- (7) LPSPi 波特率时钟的至少延迟 1 个周期, 将 PSDCFG 置 0, 其中 PSDCFG 的范围为 0~255。
- (8) 在选择奇数分频器时, 确保占空比符合此参数。

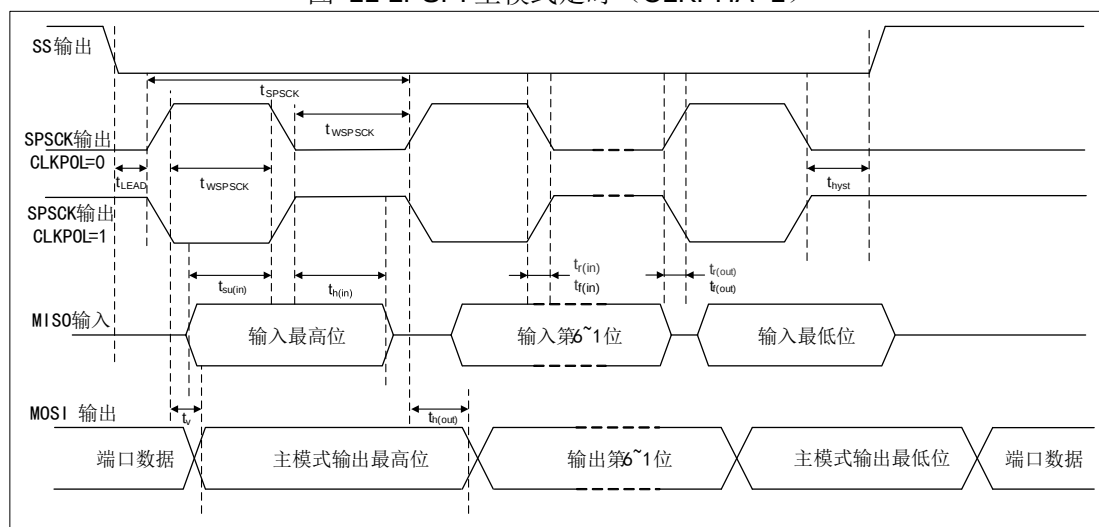
图 10 LPSPi 主模式定时 (CLKPHA=0)



注:

- (1) 当 BSEN=0 时, MISO 输入顺序为 MSB, 第 6~1 位, LSB。
- (2) 当 BSEN=1 时, MISO 输入顺序为 LSB, 第 1~6 位, MSB。

图 11 LPSPI 主模式定时 (CLKPHA=1)



注:

- (1) 当 BSEN=0 时, MISO 输入顺序为 MSB, 第 6~1 位, LSB。
- (2) 当 BSEN=1 时, MISO 输入顺序为 LSB, 第 1~6 位, MSB。

图 12 LPSPI 从模式定时 (CLKPHA=0)

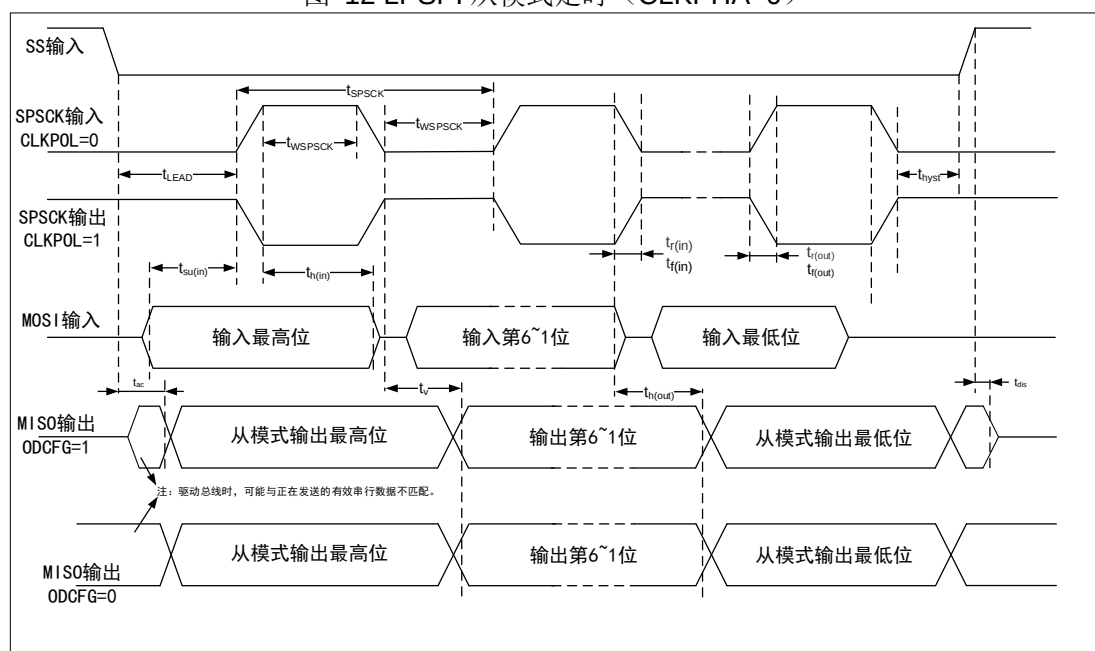
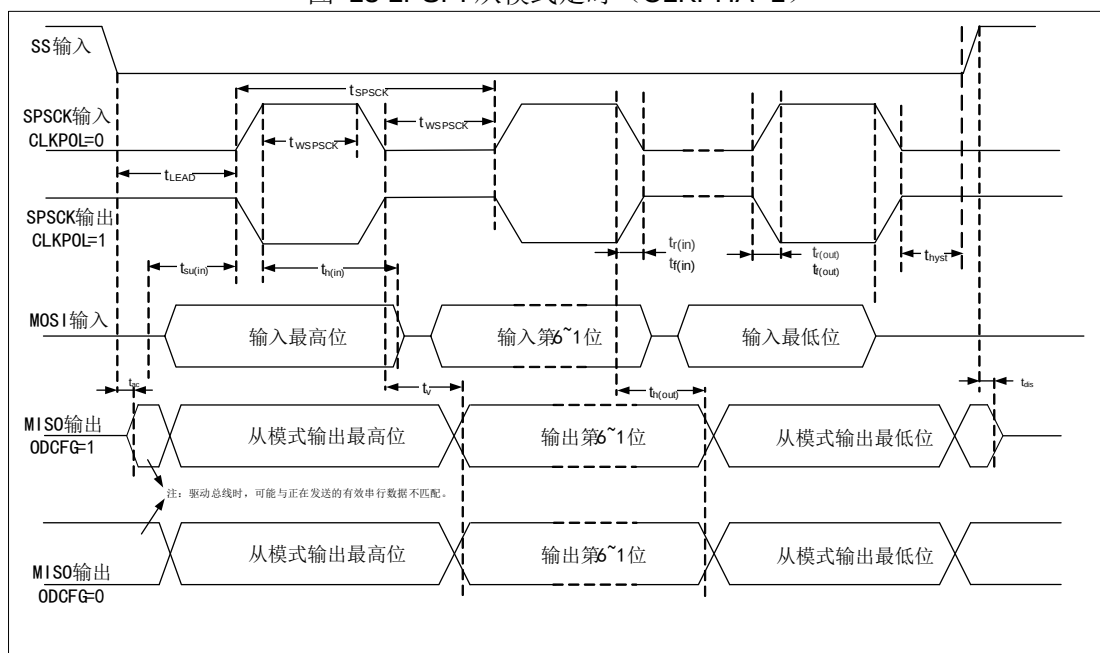


图 13 LPSPI 从模式定时 (CLKPHA=1)



### 7.6.3 LPI2C 电气特性

有关 LPI2C 特性的相关信息，请参考交流通用规格章节。

有关 LPI2C 配置信息，请参考用户手册。

### 7.6.4 CAN 电气特性

有关设置 CAN 协议所需的位定时参数以及波特率，请参考用户手册的 CAN 的“不同 CAN 的功能差异”章节。

## 7.7 模拟外设

### 7.7.1 ADC

#### 7.7.1.1 12 位 ADC 工作条件

表格 38 12 位 ADC 工作条件<sup>(1)</sup>

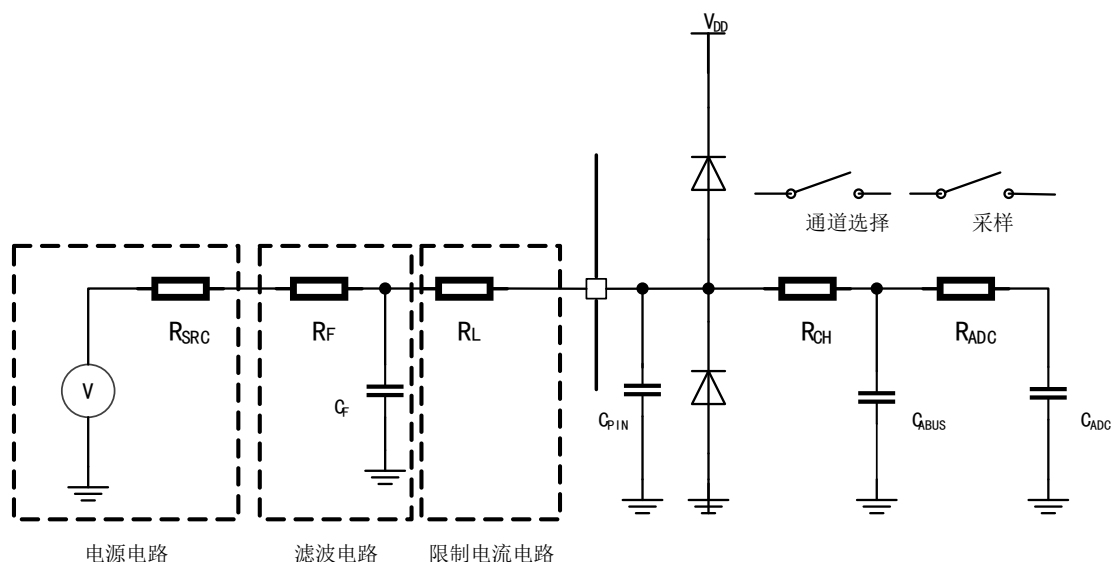
| 符号                | 参数                        | 条件                                                    | 最小值                                      | 典型值 <sup>(2)</sup>                      | 最大值                                       | 单位   |
|-------------------|---------------------------|-------------------------------------------------------|------------------------------------------|-----------------------------------------|-------------------------------------------|------|
| V <sub>REFH</sub> | 参考电压高 <sup>(3)</sup>      | -                                                     | 有关数据<br>请查阅<br>“电压和<br>电流工作<br>要求”章<br>节 | V <sub>DDA</sub>                        | 有关数据<br>请查阅<br>“电压和<br>电流工作<br>要求”章<br>节  | V    |
| V <sub>REFL</sub> | 参考电压低 <sup>(3)</sup>      | -                                                     | 有关数据<br>请查阅<br>“电压和<br>电流工作<br>要求”章<br>节 | 0                                       | 有关数据<br>请查阅<br>“电压和<br>电流工作<br>要求”章<br>节  | mV   |
| V <sub>IN</sub>   | ADC 输入电压                  | -                                                     | V <sub>REFL</sub>                        | -                                       | V <sub>REFH</sub>                         | V    |
| f <sub>ADC</sub>  | ADC 频率                    | 正常使用 <sup>(4-5)</sup>                                 | 2                                        | 40                                      | 50                                        | MHz  |
| C <sub>PIN</sub>  | 引脚电容                      | -                                                     | -                                        | 2.1                                     | 2.5                                       | pF   |
| C <sub>BUS</sub>  | 模拟总线电容                    | -                                                     | -                                        | 3                                       | 4                                         |      |
| C <sub>ADC</sub>  | 采样电容                      | -                                                     | -                                        | 5.1<br>(gain=0).<br>..7.2(gai<br>n=max) | 6.36<br>(gain=0)..<br>.9.36(gain<br>=max) |      |
| R <sub>SRC</sub>  | 源阻抗                       | f <sub>ADC</sub> <4MHz                                | -                                        | -                                       | 5                                         | kΩ   |
| R <sub>CH</sub>   | 通道阻抗(通道选<br>择开关阻抗)        | -                                                     | -                                        | 0.650                                   | 0.780                                     |      |
| R <sub>ADC</sub>  | 采样阻抗(采样<br>开关阻抗)          | -                                                     | -                                        | 0.155                                   | 1.0                                       |      |
| f <sub>CONV</sub> | ADC 转换频率 <sup>(7-8)</sup> | 无 ADC 硬件平均 <sup>(6)</sup><br>使能连续转换, 接下来的<br>转换时间     | 46.4                                     | 928                                     | 1160                                      | Ksps |
|                   |                           | 配置 ADC 硬件平均为 32 <sup>(6)</sup> , 使能连续转换, 接下<br>来的转换时间 | 1.45                                     | 29                                      | 36.25                                     | Ksps |

| 符号 | 参数     | 条件 | 最小值 | 典型值<br>(2) | 最大值     | 单位 |
|----|--------|----|-----|------------|---------|----|
|    | ADC 功耗 | -  | -   | 1.0        | 1.1 (9) | mA |

注:

- (1) 数据由综合评估得出，不在生产中测试。
- (2) 除非特别说明，否则典型值参数条件是  $T_A=25^{\circ}\text{C}$ ， $V_{DDA}=5\text{V}$ ， $f_{\text{ADC}}=40\text{MHz}$ ， $R_{\text{AS}}=20\Omega$ ， $C_{\text{AS}}=10\text{nF}$ 。
- (3)  $V_{\text{REFH}}$  和  $V_{\text{REFL}}$  内部连接到  $V_{\text{DDA}}$  和  $V_{\text{SS}}$ 。当参考电压质量优于 SAR ADC 可获得最大性能。
- (4) 参考用户手册可设置时钟和比较周期。
- (5) 大于 ADC 最大频率时，ADC 转换不稳定。
- (6) 可通过  $\text{ADC\_CSTS3}[\text{HAVGCFG}]$  配置硬件平均次数。
- (7) 该数值是在最小采样时间为  $275\text{ns}$  的条件下进行测试。
- (8) 有关 ADC 转化率计算，请参考用户手册关于“校准功能”的描述。
- (9) 配置参数测试条件为：
  - $V_{\text{DD}}=V_{\text{DDA}}=V_{\text{REFH}}=2.5\text{V}-5.5\text{V}$ ， $T_A=-40^{\circ}\text{C}-135^{\circ}\text{C}$
  - 总线时钟频率为  $48\text{MHz}$ ，ADC 时间频率为  $48\text{MHz}$ （使用  $\text{HSICLK}$ ），校准时钟为  $24\text{MHz}$ ，采样时间  $t_s=14\text{cyc}$ ，ADC 硬件平均次数为 32
  - 12 位分辨率
  - 连续转换模式
  - $\text{ADC0\_CH1}$  通道

图 14 ADC 输入阻抗等效图



表格 39 ADC 输入阻抗等效图各符号含义

| 符号               | 含义     |
|------------------|--------|
| $R_L$            | 电流限制电阻 |
| $R_{\text{SRC}}$ | 源阻抗    |
| $R_F$            | 滤波电阻   |
| $R_{\text{CH}}$  | 通道阻抗   |
| $R_{\text{ADC}}$ | 采样阻抗   |
| $C_{\text{ADC}}$ | 采样电容   |
| $C_{\text{BUS}}$ | 模拟总线电容 |
| $C_{\text{PIN}}$ | 引脚电容   |

| 符号             | 含义   |
|----------------|------|
| C <sub>F</sub> | 滤波电容 |

### 7.7.1.2 12 位 ADC 电气特性

注:

- (1) 在两个 ADC 并行/同时工作中, 不管是通过两个 ADC 同一通道进行采样, 还是通过每个 ADC 不同通道进行采样, 都可能导致 ADC 性能下降。为了使减少同步转换的影响, 必须错开两个 ADC 转换, 尤其是在采样阶段时。
- (2) 由于 ADC 参考引脚与电源引脚共用引脚封装, 导致 ADC 模拟性能特性会受到外部 PCB 布局的影响。所以需要注意 PCB 布线。
- (3) 所有精度都假设 ADC 以  $V_{REFH}=V_{DDA}=V_{DD}$  进行校准, 校准频率设置为小于或等于最大指定 ADC 时钟频率的一半。

表格 40 12 位 ADC 特性 ( $V_{DD}=2.7V-4V$ ) ( $V_{DDA}=V_{REFH}$ ,  $V_{SS}=V_{REFL}$ )

| 符号                            | 参数                          | 条件 | 最小值 | 典型值 <sup>(1)</sup> | 最大值     | 单位                 |
|-------------------------------|-----------------------------|----|-----|--------------------|---------|--------------------|
| V <sub>DDA</sub>              | 供电电压                        | -  | 2.7 | -                  | 4       | V                  |
| I <sub>DDA_ADC</sub>          | 每个 ADC 的供电电流 <sup>(2)</sup> | -  | -   | 0.6                | -       | mA                 |
| t <sub>s</sub>                | 采样时间                        | -  | 275 | -                  | 请参考用户手册 | ns                 |
| E <sub>T</sub> <sup>(3)</sup> | 综合误差 <sup>(5-9)</sup>       | -  | -   | ±4                 | ±8      | LSB <sup>(4)</sup> |
| E <sub>D</sub>                | 微分线性误差 <sup>(5-9)</sup>     | -  | -   | ±2                 | -       |                    |
| E <sub>L</sub>                | 积分线性误差 <sup>(5-9)</sup>     | -  | -   | ±3                 | -       |                    |

注:

- (1) 除非特别说明, 否则典型值参数条件是  $T_A=25^{\circ}C$ ,  $V_{DDA}=3V$ ,  $f_{ADC}=40MHz$ ,  $R_{AS}=20\Omega$ ,  $C_{AS}=10nF$ 。
- (2) ADC 转换率影响 ADC 供电电流。
- (3) 表示综合误差, 包括偏移和满刻度误差。
- (4)  $1\text{ LSB} = (V_{REFH} - V_{REFL}) / 2^N$
- (5) 参数为仅在独立模式下运行的平均值。根据设备的使用情况, 性能可能会降低。对于 ADC 平均值, 可参考用户手册来决定 ADC\_CSTS3[HAVGCFG]的最佳设定。
- (6) 在靠近 V<sub>DD</sub>/V<sub>SS</sub> 或 XTAL/EXTAL 或者高频开关引脚的 ADC 信号中, 可能会出现 ADC 的性能下降。
- (7) 这些数值均可确保 ADC 对多个 ADC 输入通道引脚的性能。当 ADC 用于监测内部模拟参数时, 假设性能有所降低。
- (8) 表格中各参数均由系统时钟提供的 ADC 时钟源。
- (9) 在高低温环境下, 建议 ADC 的时钟为 16MHz, 以确保结果的精准度。

表格 41 12 位 ADC 特性 ( $V_{DD}=4V-5.5V$ ) ( $V_{DDA}=V_{REFH}$ ,  $V_{SS}=V_{REFL}$ )

| 符号                            | 参数                          | 条件 | 最小值 | 典型值 <sup>(1)</sup> | 最大值     | 单位                 |
|-------------------------------|-----------------------------|----|-----|--------------------|---------|--------------------|
| V <sub>DDA</sub>              | 供电电压                        | -  | 4   | -                  | 5.5     | V                  |
| I <sub>DDA_ADC</sub>          | 每个 ADC 的供电电流 <sup>(2)</sup> | -  | -   | 1                  | -       | mA                 |
| t <sub>s</sub>                | 采样时间                        | -  | 275 | -                  | 请参考用户手册 | ns                 |
| E <sub>T</sub> <sup>(3)</sup> | 综合误差 <sup>(5-8)</sup>       | -  | -   | ±4                 | ±8      | LSB <sup>(4)</sup> |
| E <sub>D</sub>                | 微分非线性 <sup>(5-8)</sup>      | -  | -   | ±1.5               | -       |                    |

| 符号             | 参数                     | 条件 | 最小值 | 典型值 <sup>(1)</sup> | 最大值 | 单位 |
|----------------|------------------------|----|-----|--------------------|-----|----|
| E <sub>L</sub> | 积分非线性 <sup>(5-8)</sup> | -  | -   | ±2                 | -   |    |

注:

- (1) 除非特别说明, 否则典型值参数条件是  $T_A=25^{\circ}\text{C}$ ,  $V_{DDA}=5\text{V}$ ,  $f_{\text{ADC}}=40\text{MHz}$ ,  $R_{\text{AS}}=20\Omega$ ,  $C_{\text{AS}}=10\text{nF}$ 。
- (2) ADC 转换率影响 ADC 供电电流。
- (3) 表示总静态误差, 包括偏移和满刻度误差。
- (4)  $1\text{ LSB} = (V_{\text{REFH}} - V_{\text{REFL}}) / 2^N$
- (5) 参数为仅在独立模式下运行的平均值。根据设备的使用情况, 性能可能会降低。对于 ADC 平均值, 可参考用户手册来决定 ADC\_CSTS3[HAVGCFG]的最佳设定。
- (6) 在靠近  $V_{\text{DD}}/V_{\text{SS}}$  或 XTAL/EXTAL 或者高频开关引脚的 ADC 信号中, 可能会出现 ADC 的性能下降。
- (7) 这些数值均可确保 ADC 对多个 ADC 输入通道引脚的性能。当 ADC 用于监测内部模拟参数时, 假设性能有所降低。
- (8) 表格中各参数均由系统时钟提供的 ADC 时钟源。

注意:

- (1) 在 LQFP100 和 LQFP64 等封装中采用了三重键合, 会导致 ADC 性能下降。

## 7.7.2 内部具有 8 位 DAC 的比较器

表格 42 带内部具有 8 位 DAC 的比较器电气特性

| 符号                   | 参数                              | 条件            |             | 最小值   | 典型值                | 最大值              | 单位                 |
|----------------------|---------------------------------|---------------|-------------|-------|--------------------|------------------|--------------------|
| I <sub>DDH</sub>     | 电源电流 <sup>(1)</sup>             | 高速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 230                | 300              | μA                 |
| I <sub>DDL</sub>     |                                 | 低速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 6                  | 13               |                    |
| V <sub>IN</sub>      | DAC 输入电压(模拟输入电压) <sup>(1)</sup> | -             |             | 0     | 0-V <sub>DDA</sub> | V <sub>DDA</sub> | V                  |
| V <sub>OSH</sub>     | 输入偏移电压                          | 高速模式          | -40℃ - 125℃ | -25   | ±1                 | 25               | mV                 |
| V <sub>OSL</sub>     | 输入偏移电压                          | 低速模式          | -40℃ - 125℃ | -40   | ±4                 | 40               |                    |
| t <sub>PDH_100</sub> | 传播延迟 <sup>(2)</sup>             | 高速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 35                 | 300              | ns                 |
| t <sub>PDL_100</sub> |                                 | 低速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 0.5                | 3                | μs                 |
| t <sub>PDH_30</sub>  | 传播延迟 <sup>(3)</sup>             | 高速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 70                 | 500              | ns                 |
| t <sub>PDL_30</sub>  |                                 | 低速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 1                  | 5                | μs                 |
| t <sub>IDH</sub>     | 初始化延迟 <sup>(4)</sup>            | 高速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 1.5                | 3                |                    |
| t <sub>IDL</sub>     |                                 | 低速模式          | -40℃ - 125℃ | -     | 10                 | 30               |                    |
| V <sub>hyst0</sub>   | 模拟比较器迟滞                         | hyst0         | -40℃ - 125℃ | -     | 0                  | -                |                    |
| V <sub>hyst1</sub>   |                                 | hyst1<br>高速模式 | -40℃ - 125℃ | -     | 19                 | 66               |                    |
|                      |                                 | hyst1<br>低速模式 | -40℃ - 125℃ | -     | 15                 | 40               |                    |
| V <sub>hyst2</sub>   |                                 | hyst2<br>高速模式 | -40℃ - 125℃ | -     | 34                 | 133              |                    |
|                      |                                 | hyst2<br>低速模式 | -40℃ - 125℃ | -     | 23                 | 80               |                    |
| V <sub>hyst3</sub>   |                                 | hyst3<br>高速模式 | -40℃ - 125℃ | -     | 46                 | 200              |                    |
|                      |                                 | hyst3<br>低速模式 | -40℃ - 125℃ | -     | 32                 | 120              |                    |
| I <sub>DAC8</sub>    | 8 位 DAC 电流加法器（启用）               | 3.3V 参考电压     |             | -     | 6                  | 9                | μA                 |
|                      |                                 | 5V 参考电压       |             | -     | 10                 | 16               |                    |
| E <sub>D</sub>       | 微分线性误差                          | -             |             | -0.5  | -                  | 0.5              | LSB <sup>(6)</sup> |
| E <sub>L</sub>       | 积分线性误差 <sup>(5)</sup>           | -             |             | -0.75 | -                  | 0.75             |                    |
| t <sub>IS</sub>      | 初始化和切换稳定时间                      | -             |             | -     | -                  | 30               | μs                 |

注：

(1)  $I_{DDH}/I_{DDL}$  的电压输入差>200mV

(2) 在开关点周围施加±（100mV +  $V_{hyst0/1/2/3}$  + 最大  $V_{OSH/OSL}$ ）。

(3) 在开关点周围施加±（30mV + 2 \*  $V_{hyst0/1/2/3}$  + 最大  $V_{OSH/OSL}$ ）。

(4) 施加±（100mV +  $V_{hyst0/1/2/3}$ ）。

(5) 采用线性回归最小二乘法计算。

(6) 1LSB=参考电压/256

注意：如果比较器输入信号接近  $V_{DD}/V_{SS}$  或 XTAL/EXTAL 或开关引脚，则可能发生交叉耦合，可通过设定迟滞设置获取比较器性能来解决。另外，在对输入信号进行噪音滤波时，应采用一个外部电容（1nF）。而且源极驱动不应较弱（建议信号上拉/下拉小于 50K）。

下图曲线从上至下分别为 3 级迟滞，2 级迟滞，1 级迟滞，0 级迟滞。

图 15 典型迟滞与  $V_{in}$  电平 ( $V_{DDA}=3.3V$ ,  $PMSEL=0$ )

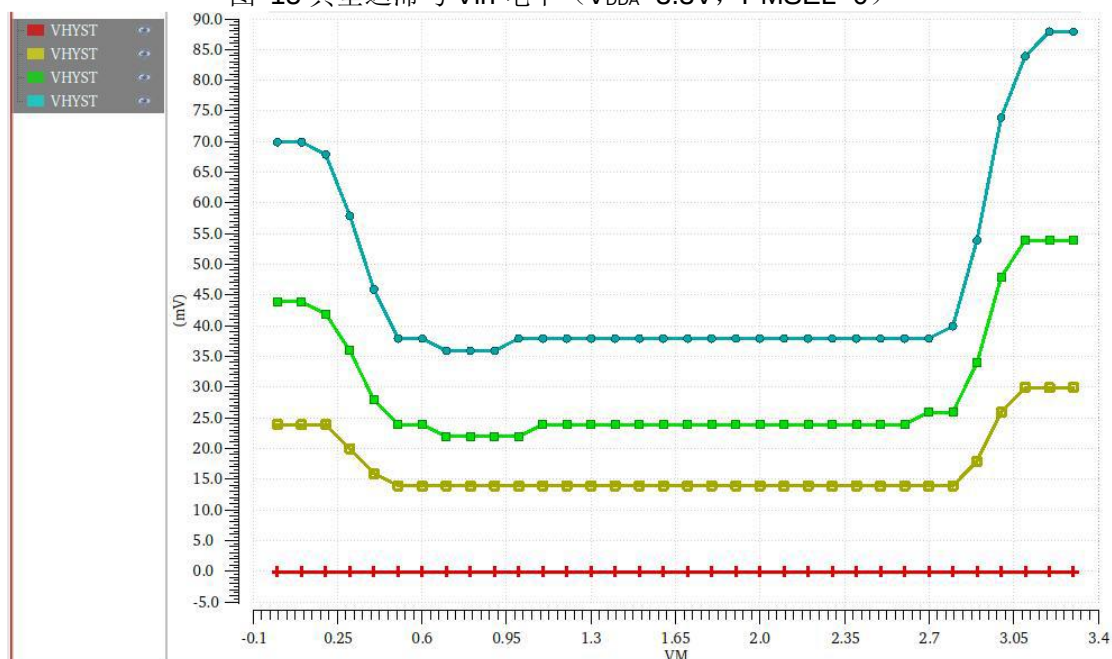


图 16 典型迟滞与  $V_{in}$  电平 ( $V_{DDA}=3.3V$ ,  $PMSEL=1$ )

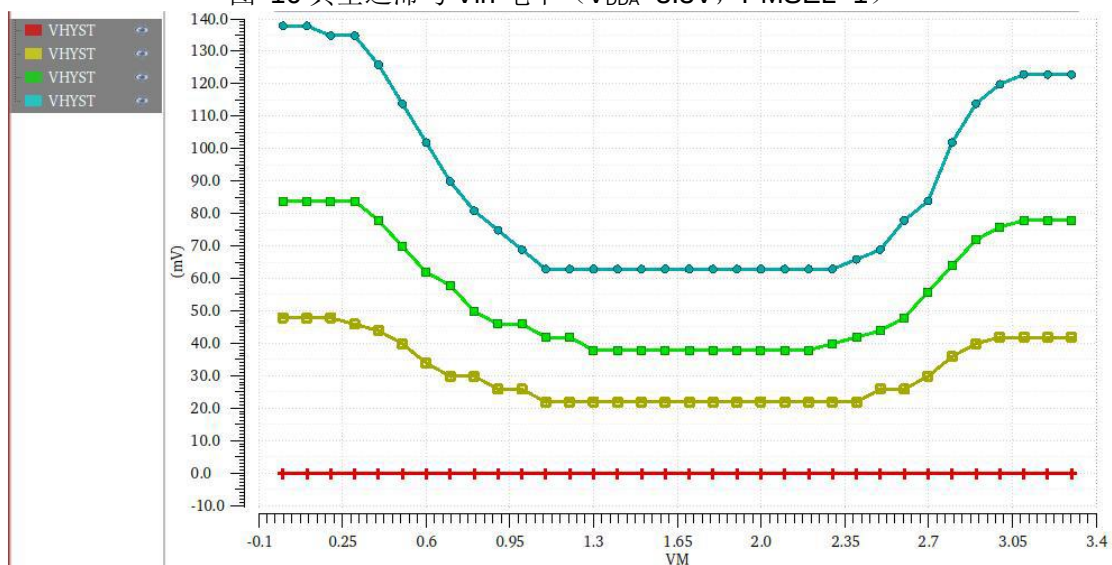


图 17 典型迟滞与  $V_{in}$  电平 ( $V_{DDA}=5V$ ,  $PMSEL=0$ )

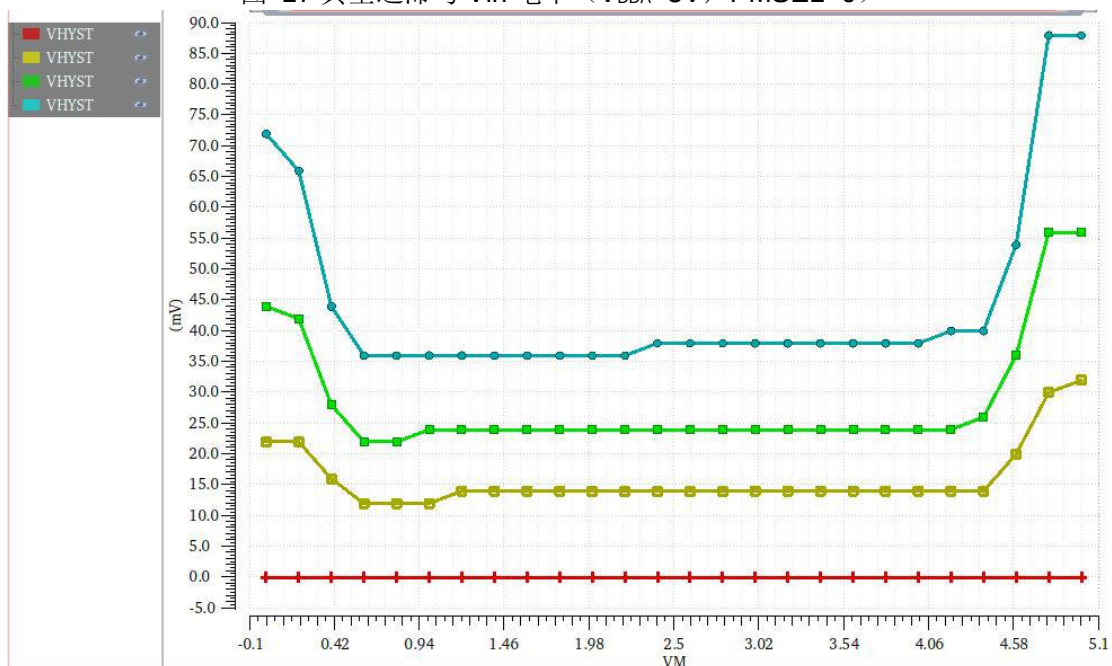
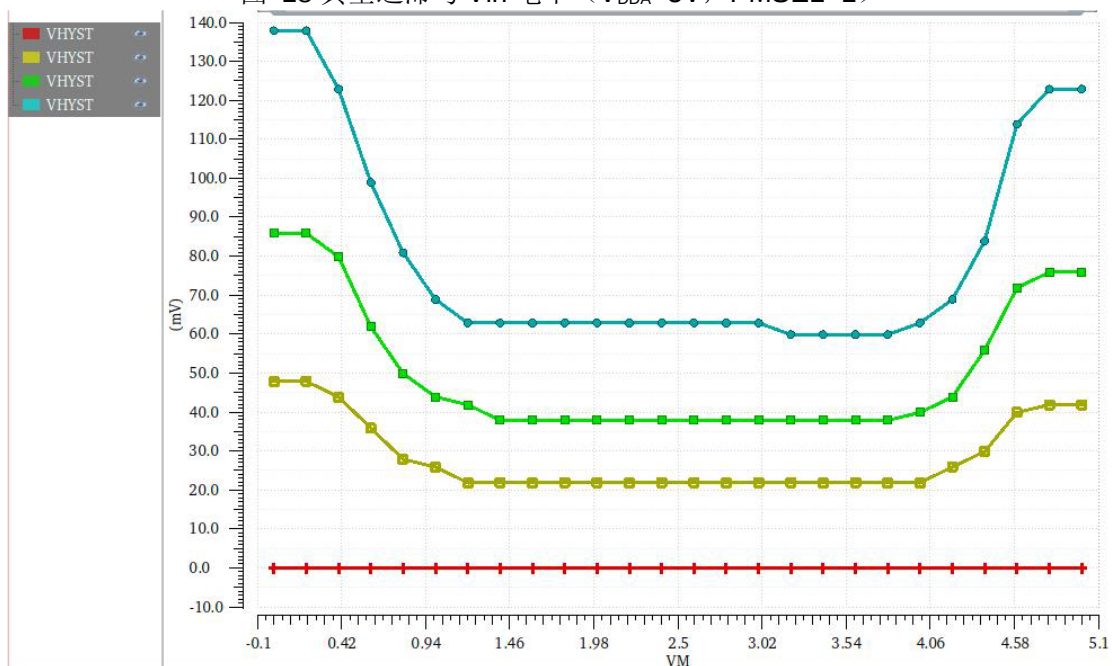


图 18 典型迟滞与  $V_{in}$  电平 ( $V_{DDA}=5V$ ,  $PMSEL=1$ )



## 7.8 调试模块

### 7.8.1 SWD 电气规范

#### 7.8.1.1 SWD 运行模式电气规范

表格 43 SWD 运行模式电气规范

| 符号                                                       | 参数                         | 条件 | 运行模式                     |     |                          |                          |     |                          | 单位  |
|----------------------------------------------------------|----------------------------|----|--------------------------|-----|--------------------------|--------------------------|-----|--------------------------|-----|
|                                                          |                            |    | 3.3V IO                  |     |                          | 5V IO                    |     |                          |     |
|                                                          |                            |    | 最小值                      | 典型值 | 最大值                      | 最小值                      | 典型值 | 最大值                      |     |
| f <sub>SWDCLK</sub>                                      | SWD 时钟工作频率                 | -  | -                        | -   | 25                       | -                        | -   | 25                       | MHz |
| t <sub>SWDCLK</sub>                                      | SWD 时钟周期                   | -  | 1/f <sub>SWDCLK</sub>    | -   | -                        | 1/f <sub>SWDCLK</sub>    | -   | -                        | ns  |
| t <sub>r</sub><br>(SWDCLK)<br>t <sub>f</sub><br>(SWDCLK) | SWD 时钟上升和下降时间              | -  | -                        | -   | 5                        | -                        | -   | 5                        |     |
| t <sub>cpw</sub><br>(SWDCLK)                             | SWDCLK 时钟脉冲宽度              | -  | t <sub>SWDCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>SWDCLK</sub> /2+5 | t <sub>SWDCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>SWDCLK</sub> /2+5 |     |
| t <sub>su</sub><br>(SWDCLK)                              | SWD 时钟上升沿前，SWDDIO 输入数据建立时间 | -  | 4                        | -   | -                        | 4                        | -   | -                        |     |
| t <sub>h</sub><br>(SWDDIO)                               | SWD 时钟上升沿后，SWDDIO 输入数据保持时间 | -  | 3                        | -   | -                        | 3                        | -   | -                        |     |
| t <sub>v</sub> (SWD)                                     | SWD 时钟高至 SWDDIO 数据有效       | -  | -                        | -   | 38                       | -                        | -   | 29                       |     |
| t <sub>iv</sub> (SWD)                                    | SWD 时钟高至 SWDDIO 数据无效       | -  | 0                        | -   | -                        | 0                        | -   | -                        |     |
| t <sub>h-Z</sub> (SWD)                                   | SWD 时钟高至 SWDDIO 高阻         | -  | -                        | -   | 38                       | -                        | -   | 34                       |     |

### 7.8.1.2 SWD 高速运行模式电气规范

表格 44 SWD 高速运行模式电气规范

| 符号                                                       | 参数                         | 条件 | 高速运行模式                   |     |                          |                          |     |                          | 单位  |
|----------------------------------------------------------|----------------------------|----|--------------------------|-----|--------------------------|--------------------------|-----|--------------------------|-----|
|                                                          |                            |    | 3.3V IO                  |     |                          | 5V IO                    |     |                          |     |
|                                                          |                            |    | 最小值                      | 典型值 | 最大值                      | 最小值                      | 典型值 | 最大值                      |     |
| f <sub>SWDCLK</sub>                                      | SWD 时钟工作频率                 | -  | -                        | -   | 25                       | -                        | -   | 25                       | MHz |
| t <sub>SWDCLK</sub>                                      | SWD 时钟周期                   | -  | 1/f <sub>SWDCLK</sub>    | -   | -                        | 1/f <sub>SWDCLK</sub>    | -   | -                        | ns  |
| t <sub>r</sub><br>(SWDCLK)<br>t <sub>f</sub><br>(SWDCLK) | SWD 时钟上升和下降时间              | -  | -                        | -   | 6                        | -                        | -   | 6                        |     |
| t <sub>cpw</sub><br>(SWDCLK)                             | SWDCLK 时钟脉冲宽度              | -  | t <sub>SWDCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>SWDCLK</sub> /2+5 | t <sub>SWDCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>SWDCLK</sub> /2+5 |     |
| t <sub>su</sub><br>(SWDCLK)                              | SWD 时钟上升沿前，SWDDIO 输入数据建立时间 | -  | 4                        | -   | -                        | 4                        | -   | -                        |     |
| t <sub>h</sub><br>(SWDDIO)                               | SWD 时钟上升沿后，SWDDIO 输入数据保持时间 | -  | 3                        | -   | -                        | 3                        | -   | -                        |     |
| t <sub>v</sub> (SWD)                                     | SWD 时钟高至 SWDDIO 数据有效       | -  | -                        | -   | 38                       | -                        | -   | 29                       |     |
| t <sub>iv</sub> (SWD)                                    | SWD 时钟高至 SWDDIO 数据无效       | -  | 0                        | -   | -                        | 0                        | -   | -                        |     |
| t <sub>h-Z</sub> (SWD)                                   | SWD 时钟高至 SWDDIO 高阻         | -  | -                        | -   | 38                       | -                        | -   | 34                       |     |

### 7.8.1.3 SWD VLPR 模式电气规范

表格 45 SWD VLPR 模式电气规范

| 符号                  | 参数         | 条件 | VLPR 模式 |     |     |       |     |     | 单位  |
|---------------------|------------|----|---------|-----|-----|-------|-----|-----|-----|
|                     |            |    | 3.3V IO |     |     | 5V IO |     |     |     |
|                     |            |    | 最小值     | 典型值 | 最大值 | 最小值   | 典型值 | 最大值 |     |
| f <sub>SWDCLK</sub> | SWD 时钟工作频率 | -  | -       | -   | 10  | -     | -   | 10  | MHz |

| 符号                                                       | 参数                         | 条件 | VLPR 模式                  |     |                          |                          |     |                          | 单位 |
|----------------------------------------------------------|----------------------------|----|--------------------------|-----|--------------------------|--------------------------|-----|--------------------------|----|
|                                                          |                            |    | 3.3V IO                  |     |                          | 5V IO                    |     |                          |    |
|                                                          |                            |    | 最小值                      | 典型值 | 最大值                      | 最小值                      | 典型值 | 最大值                      |    |
| t <sub>SWDCLK</sub>                                      | SWD 时钟周期                   | -  | 1/f <sub>SWDCLK</sub>    | -   | -                        | 1/f <sub>SWDCLK</sub>    | -   | -                        | ns |
| t <sub>r</sub><br>(SWDCLK)<br>t <sub>f</sub><br>(SWDCLK) | SWD 时钟上升和下降时间              | -  | -                        | -   | 4                        | -                        | -   | 4                        |    |
| t <sub>cpw</sub><br>(SWDCLK)                             | SWDCLK 时钟脉冲宽度              | -  | t <sub>SWDCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>SWDCLK</sub> /2+5 | t <sub>SWDCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>SWDCLK</sub> /2+5 |    |
| t <sub>su</sub><br>(SWDCLK)                              | SWD 时钟上升沿前，SWDDIO 输入数据建立时间 |    | 16                       | -   | -                        | 16                       | -   | -                        |    |
| t <sub>h</sub><br>(SWDDIO)                               | SWD 时钟上升沿后，SWDDIO 输入数据保持时间 |    | 10                       | -   | -                        | 10                       | -   | -                        |    |
| t <sub>v</sub> (SWD)                                     | SWD 时钟高至 SWDDIO 数据有效       | -  | -                        | -   | 77                       | -                        | -   | 70                       |    |
| t <sub>iv</sub> (SWD)                                    | SWD 时钟高至 SWDDIO 数据无效       | -  | 0                        | -   | -                        | 0                        | -   | -                        |    |
| t <sub>h-z</sub> (SWD)                                   | SWD 时钟高至 SWDDIO 高阻         | -  | -                        | -   | 77                       | -                        | -   | 70                       |    |

图 19 SWD 时钟输入时间

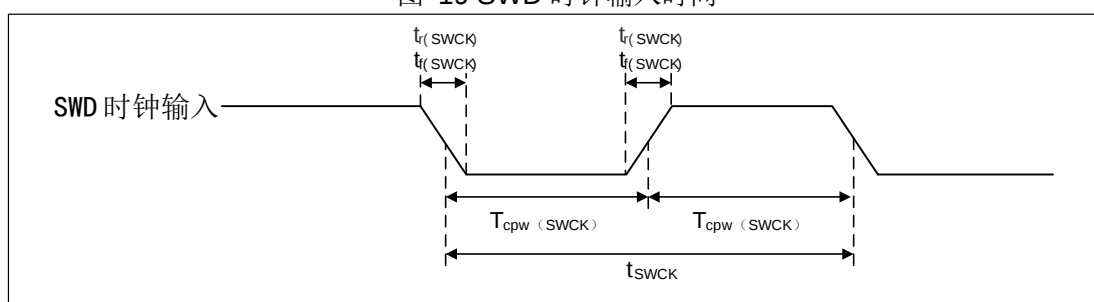
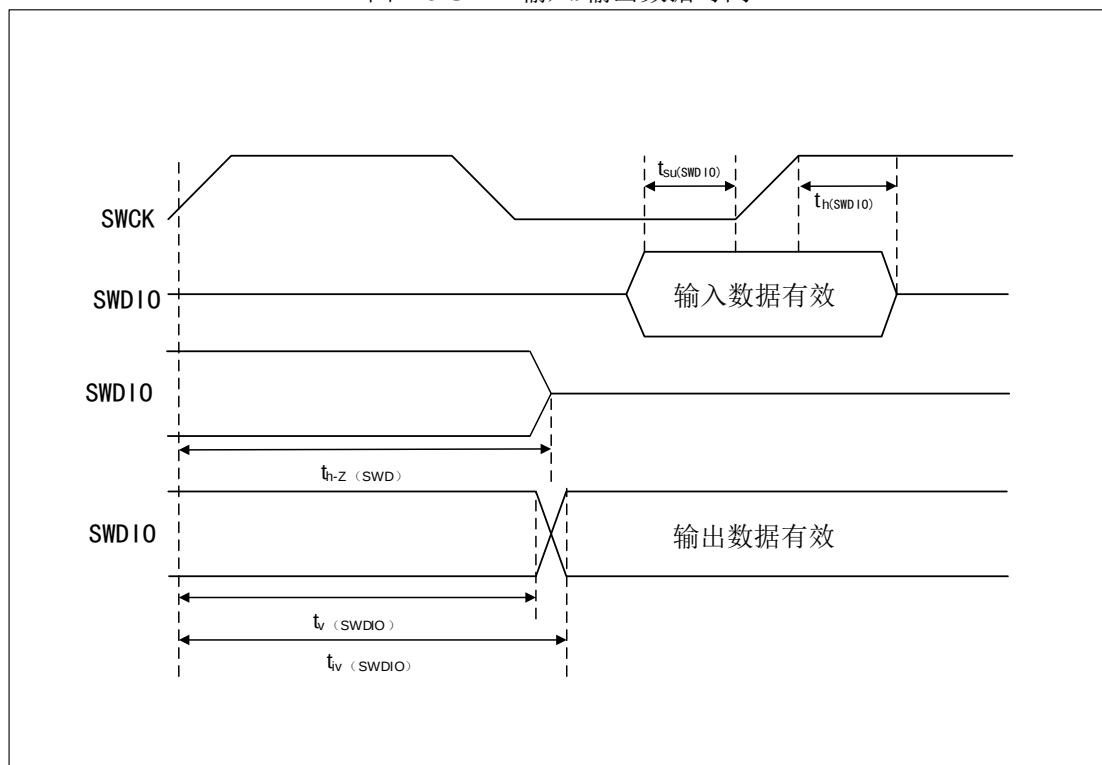


图 20 SWD 输入/输出数据时间



## 7.8.2 JTAG 电气特性

### 7.8.2.1 JTAG 运行模式电气特性

表格 46 JTAG 运行模式电气特性

| 符号                                                   | 参数                | 条件           | 运行模式                   |     |                        |                        |     |                        | 单位  |
|------------------------------------------------------|-------------------|--------------|------------------------|-----|------------------------|------------------------|-----|------------------------|-----|
|                                                      |                   |              | 3.3V IO                |     |                        | 5V IO                  |     |                        |     |
|                                                      |                   |              | 最小值                    | 典型值 | 最大值                    | 最小值                    | 典型值 | 最大值                    |     |
| f <sub>TCLK</sub>                                    | TCLK 工作频率         | 边界扫描         | -                      | -   | 20                     | -                      | -   | 20                     | MHz |
|                                                      |                   | JTAG         | -                      | -   | 20                     | -                      | -   | 20                     |     |
| t <sub>cpw</sub><br>(TCLK)                           | TCLK 时钟脉冲宽度       | 边界扫描         | t <sub>TCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>TCLK</sub> /2+5 | t <sub>TCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>TCLK</sub> /2+5 | ns  |
|                                                      |                   | JTAG         |                        |     |                        |                        |     |                        |     |
| t <sub>TCLK</sub>                                    | TCLK 周期           | -            | 1/f <sub>TCLK</sub>    | -   | -                      | 1/f <sub>TCLK</sub>    | -   | -                      |     |
| t <sub>r</sub><br>(TCLK)<br>t <sub>f</sub><br>(TCLK) | TCLK 上升和下降时间      | -            | -                      | -   | 3                      | -                      | -   | 3                      |     |
| t <sub>v</sub><br>(BSO)                              | TCLK 低至边界扫描输出数据有效 | -            | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>iv</sub><br>(BSO)                             | TCLK 低至边界扫描输出数据无效 | -            | 0                      | -   | -                      | 0                      | -   | -                      |     |
| t <sub>v</sub><br>(TDO)                              | TCLK 低至TDO 数据有效   | -            | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>iv</sub><br>(TDO)                             | TCLK 低至TDO 数据无效   | -            | 0                      | -   | -                      | 0                      | -   | -                      |     |
| t <sub>su</sub><br>(BSI)                             | 边界扫描输入数据建立时间      | TCLK 上升      | 5                      | -   | -                      | 5                      | -   | -                      |     |
| t <sub>h</sub><br>(BSI)                              | 边界扫描输入数据保持时间      | TCLK 上升后     | 5                      | -   | -                      | 5                      | -   | -                      |     |
| t <sub>h-Z</sub><br>(BS)                             | 输出高阻              | TCLK 低于边界扫描时 | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>h-Z</sub><br>(TDO)                            | 输出高阻              | TCLK 低于TDO 时 | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>su</sub><br>(TTI)                             | TMS、TDI 输入数据建立时间  | TCLK 上升      | 3                      | -   | -                      | 3                      | -   | -                      |     |
| t <sub>h</sub> (TTI)                                 | TMS、TDI 输入数据保持时间  | TCLK 上升后     | 2                      | -   | -                      | 2                      | -   | -                      |     |

## 7.8.2.2 JTAG 高速运行模式电气特性

表格 47 JTAG 高速运行模式电气特性

| 符号                                                   | 参数                           | 条件   | 高速运行模式                 |     |                        |                        |     |                        | 单位  |
|------------------------------------------------------|------------------------------|------|------------------------|-----|------------------------|------------------------|-----|------------------------|-----|
|                                                      |                              |      | 3.3V IO                |     |                        | 5V IO                  |     |                        |     |
|                                                      |                              |      | 最小值                    | 典型值 | 最大值                    | 最小值                    | 典型值 | 最大值                    |     |
| f <sub>TCLK</sub>                                    | TCLK 工作频率                    | 边界扫描 | -                      | -   | 20                     | -                      | -   | 20                     | MHz |
|                                                      |                              | JTAG | -                      | -   | 20                     | -                      | -   | 20                     |     |
| t <sub>cpw</sub><br>(TCLK)                           | TCLK 时钟脉冲宽度                  | 边界扫描 | t <sub>TCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>TCLK</sub> /2+5 | t <sub>TCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>TCLK</sub> /2+5 |     |
|                                                      |                              | JTAG |                        |     |                        |                        |     |                        |     |
| t <sub>TCLK</sub>                                    | TCLK 周期                      | -    | 1/f <sub>TCLK</sub>    | -   | -                      | 1/f <sub>TCLK</sub>    | -   | -                      |     |
| t <sub>r</sub><br>(TCLK)<br>t <sub>f</sub><br>(TCLK) | TCLK 上升和下降时间                 | -    | -                      | -   | 3                      | -                      | -   | 3                      |     |
| t <sub>v</sub><br>(BSO)                              | TCLK 低至边界扫描输出数据有效            | -    | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>iv</sub><br>(BSO)                             | TCLK 低至边界扫描输出数据无效            | -    | 0                      | -   | -                      | 0                      | -   | -                      |     |
| t <sub>v</sub><br>(TDO)                              | TCLK 低至TDO 数据有效              | -    | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>iv</sub><br>(TDO)                             | TCLK 低至TDO 数据无效              | -    | 0                      | -   | -                      | 0                      | -   | -                      |     |
| t <sub>su</sub><br>(BSI)                             | TCLK 时钟上升沿前，边界扫描输入数据建立时间     | -    | 5                      | -   | -                      | 5                      | -   | -                      | ns  |
| t <sub>h</sub> (BSI)                                 | TCLK 时钟上升沿后，边界扫描输入数据保持时间     | -    | 5                      | -   | -                      | 5                      | -   | -                      |     |
| t <sub>h-Z</sub><br>(BS)                             | TCLK 下降沿至边界扫描输出高阻            | -    | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>h-Z</sub><br>(TDO)                            | TCLK 下降沿至 TDO 高阻             | -    | -                      | -   | 32                     | -                      | -   | 28                     |     |
| t <sub>su</sub><br>(TTI)                             | TCLK 时钟上升沿前，TMS、TDI 输入数据建立时间 | -    | 3                      | -   | -                      | 3                      | -   | -                      |     |
| t <sub>h</sub> (TTI)                                 | TCLK 时钟上升沿后，TMS、TDI 输入数据保持时间 | -    | 2                      | -   | -                      | 2                      | -   | -                      |     |

### 7.8.2.3 TAG VLPR 模式电气特性

表格 48 JTAG VLPR 模式电气特性

| 符号                                                   | 参数                           | 条件   | VLPR 模式                |     |                        |                        |     |                        | 单位  |
|------------------------------------------------------|------------------------------|------|------------------------|-----|------------------------|------------------------|-----|------------------------|-----|
|                                                      |                              |      | 3.3V IO                |     |                        | 5V IO                  |     |                        |     |
|                                                      |                              |      | 最小值                    | 典型值 | 最大值                    | 最小值                    | 典型值 | 最大值                    |     |
| f <sub>TCLK</sub>                                    | TCLK 工作频率                    | 边界扫描 | -                      | -   | 10                     | -                      | -   | 10                     | MHz |
|                                                      |                              | JTAG | -                      | -   | 10                     | -                      | -   | 10                     |     |
| t <sub>cpw</sub><br>(TCLK)                           | TCLK 时钟脉冲宽度                  | 边界扫描 | t <sub>TCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>TCLK</sub> /2+5 | t <sub>TCLK</sub> /2-5 | -   | t <sub>TCLK</sub> /2-5 | ns  |
|                                                      |                              | JTAG |                        |     |                        |                        |     |                        |     |
| t <sub>TCLK</sub>                                    | TCLK 周期                      | -    | 1/f <sub>TCLK</sub>    | -   | -                      | 1/f <sub>TCLK</sub>    | -   | 1/f <sub>TCLK</sub>    |     |
| t <sub>r</sub><br>(TCLK)<br>t <sub>f</sub><br>(TCLK) | TCLK 上升和下降时间                 | -    | -                      | -   | 3                      | -                      | -   | 3                      |     |
| t <sub>v</sub> (BSO)                                 | TCLK 低至边界扫描输出数据有效            | -    | -                      | -   | 80                     | -                      | -   | 80                     |     |
| t <sub>iv</sub><br>(BSO)                             | TCLK 低至边界扫描输出数据无效            | -    | 0                      | -   | -                      | 0                      | -   | -                      |     |
| t <sub>v</sub> (TDO)                                 | TCLK 低至TDO 数据有效              | -    | -                      | -   | 80                     | -                      | -   | 80                     |     |
| t <sub>iv</sub><br>(TDO)                             | TCLK 低至TDO 数据无效              | -    | 0                      | -   | -                      | 0                      | -   | -                      |     |
| t <sub>su</sub><br>(BSI)                             | TCLK 时钟上升沿前，边界扫描输入数据建立时间     | -    | 15                     | -   | -                      | 15                     | -   | -                      |     |
| t <sub>h</sub> (BSI)                                 | TCLK 时钟上升沿后，边界扫描输入数据保持时间     | -    | 8                      | -   | -                      | 8                      | -   | -                      |     |
| t <sub>h-Z</sub><br>(BS)                             | TCLK 下降沿至边界扫描输出高阻            | -    | -                      | -   | 80                     | -                      | -   | 80                     |     |
| t <sub>h-Z</sub><br>(TDO)                            | TCLK 下降沿至 TDO 高阻             | -    | -                      | -   | 80                     | -                      | -   | 80                     |     |
| t <sub>su</sub> (TTI)                                | TCLK 时钟上升沿前，TMS、TDI 输入数据建立时间 | -    | 15                     | -   | -                      | 15                     | -   | -                      |     |
| t <sub>h</sub> (TTI)                                 | TCLK 时钟上升沿后，TMS、TDI 输入数据保持时间 | -    | 8                      | -   | -                      | 8                      | -   | -                      |     |

图 21 TCLK 输入时序

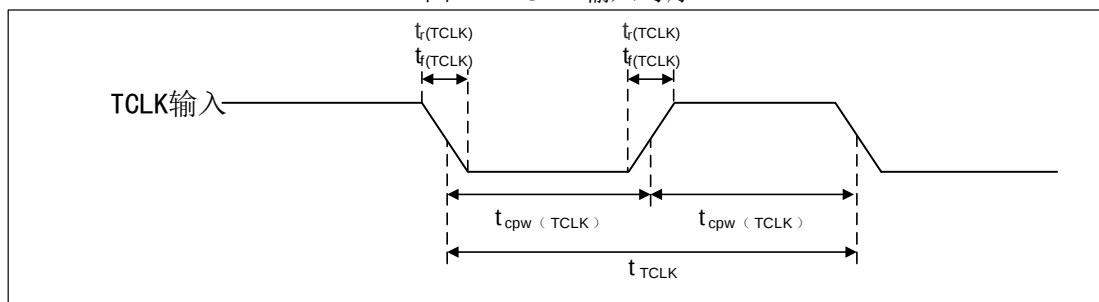


图 22 JTAG 边界扫描时序

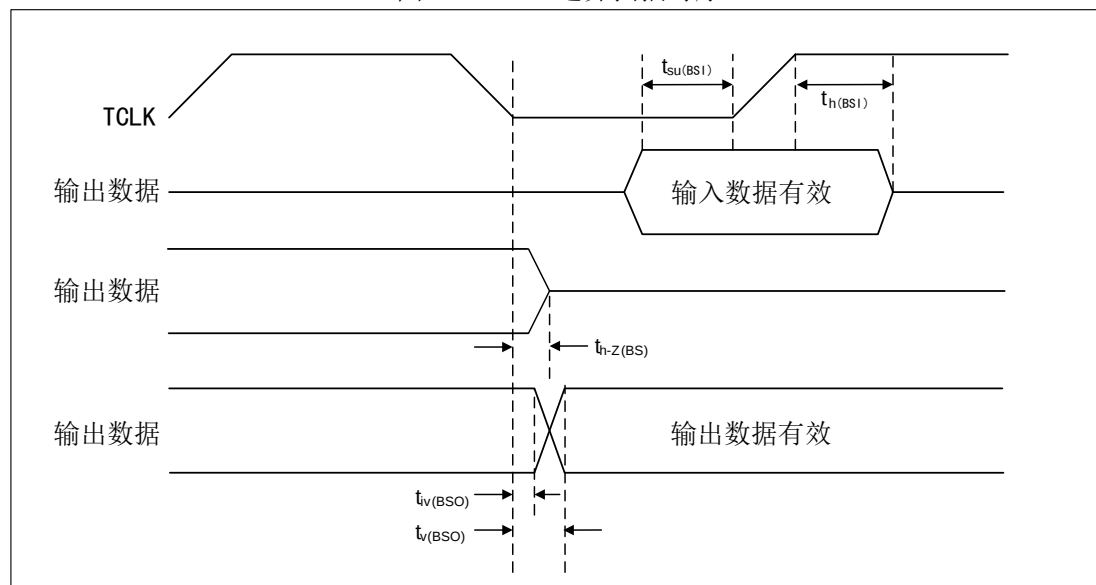
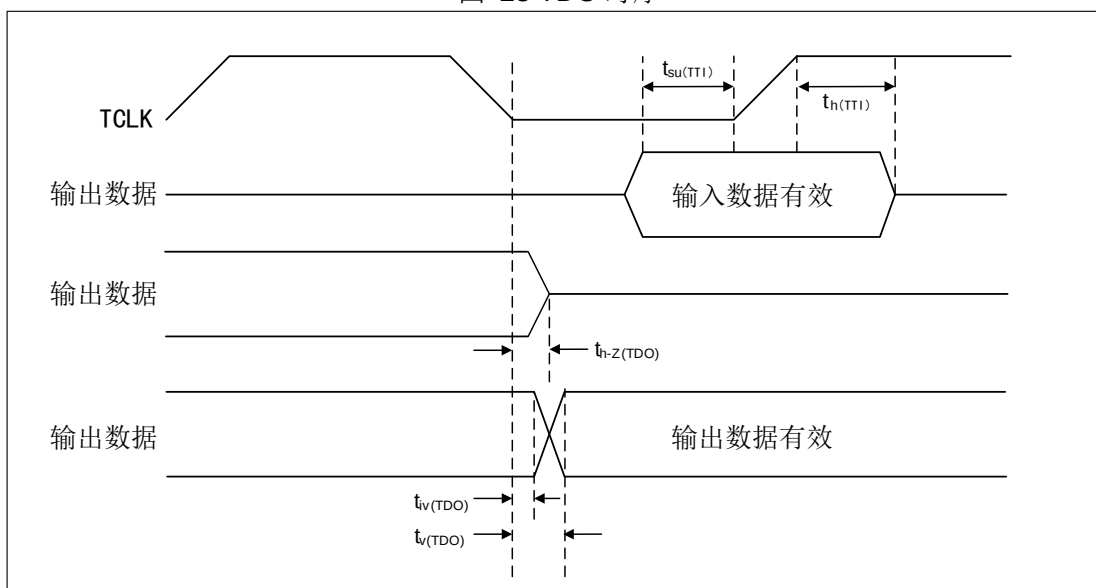


图 23 TDO 时序



## 7.9 温度特性

### 7.9.1 最高结温度下规格的一般注意事项

芯片结温度  $T_J$  的计算可以从以下等式中获得：

$$T_J = (R_{\theta JA} \times P_D) + T_A$$

其中： $R_{\theta JA}$  表示结点到环境的热阻 ( $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ )， $P_D$  表示封装的功率耗散 ( $\text{W}$ )， $T_A$  表示包装的环境温度 ( $^{\circ}\text{C}$ )。

连接到环境的热阻是一个行业标准值，可以快速方便地估计温度特性。通常通过以下两个值确定：在单层板上确定的值和在双层板上测得的值。哪个值更接近应用取决于板上其他组件消耗的功率。在单层板上的值适用于紧密封装的印刷电路板；如果板的功耗较低，并且组件分离良好，那么在选择具有内部平面的板上获得的值更合适。

当使用散热器时，热阻在以下等式中表示为连接到外壳的热阻和环境热阻之和：

$$R_{\theta JA} = R_{\theta CA} + R_{\theta JC}$$

其中： $R_{\theta JA}$  表示结点到环境的热阻 ( $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ )， $R_{\theta CA}$  表示环境热阻 ( $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ )， $R_{\theta JC}$  表示结点到外壳的热阻 ( $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ )。

$R_{\theta JC}$  的取值与设备有关，不受用户控制。用户可以通过控制热环境，将实例更改为环境热阻  $R_{\theta CA}$ 。例如，用户可以通过改变设备周围印刷电路板的散热，设备周围的气流、接口材料、印刷电路板上的布线，或者散热器的尺寸等。

当不使用散热器时，可以使用热表征参数 ( $\psi_{JT}$ ) 来确定应用中器件的结温度，并使用以下方程测量封装外壳顶部的中心温度：

$$T_J = T_T + (\psi_{JT} \times P_D)$$

其中： $T_T$  表示封装顶部的热电偶温度 ( $^{\circ}\text{C}$ )， $\psi_{JT}$  表示热表征参数 ( $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ )， $P_D$  表示封装的功率耗散 ( $\text{W}$ )。

根据 JESD51-2 标准，温度特性参数通过使用环氧树脂连接到封装顶部中心的 40 号 T 型热电偶测量。

注意：

- (1) 热电偶导线应平放在封装外壳上，以避免热电偶导线的冷却效应引起的测量误差。
- (2) 应确保热电偶接头位于封装上。将少量环氧树脂放置在热电偶接头上，并放置接头延伸的约 1mm 的导线上。

### 7.9.2 温度特性

表格 49 温度特性

| 符号                    | 参数             | 条件        | 封装     |         | 单位                          |
|-----------------------|----------------|-----------|--------|---------|-----------------------------|
|                       |                |           | LQFP64 | LQFP100 |                             |
| $R_{\theta JA}^{(1)}$ | 热阻，结点至环境（自然对流） | 单层板（1s）   | 61     | 52      | $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ |
|                       |                | 双层板（1s1p） | 45     | 42      | $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ |
|                       |                | 四层板（2s2p） | 43     | 40      | $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ |
| $R_{\theta JA}^{(1)}$ | 热阻，结点至环境（强制    | 单层板（1s）   | 49     | 42      | $^{\circ}\text{C}/\text{W}$ |

| 符号                    | 参数             | 条件         | 封装     |         | 单位   |
|-----------------------|----------------|------------|--------|---------|------|
|                       |                |            | LQFP64 | LQFP100 |      |
|                       | 对流, 200 英尺/分钟) | 双层板 (1s1p) | 38     | 35      | °C/W |
|                       |                | 四层板 (2s2p) | 36     | 34      | °C/W |
| $R_{\theta JC}^{(2)}$ | 热阻, 结点到外壳      | -          | 12     | 12      | °C/W |
| $R_{\theta JB}^{(3)}$ | 热阻, 结点到板       | -          | 25     | 25      | °C/W |
| $\psi_{JT}^{(4)}$     | 热阻, 结点到封装顶部    | 自然对流       | 2      | 2       | °C/W |

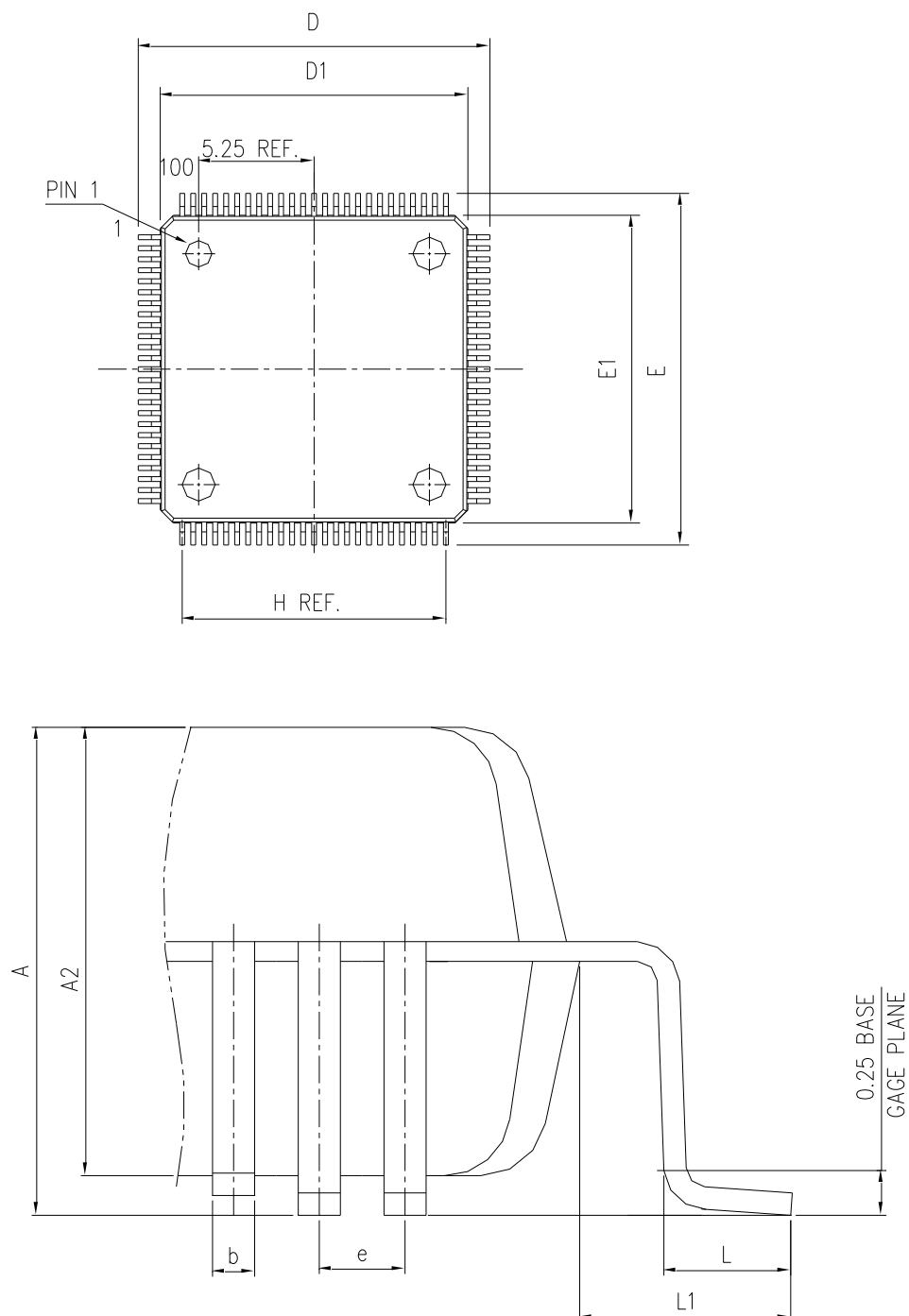
注:

- (1) 管芯尺寸大小、封装热阻、板热阻、环境温度、安装位置 (板) 温度、空气流量、芯片上功耗和板上其他组件的功耗都会影响结温度, 结温度是这些参数的函数。
- (2) 表示模具和外壳表面之间的热阻, 通过冷板法测量。
- (3) 表示芯片和印刷电路板之间的热阻。板的温度是在靠近封装的板的顶部表面上测量的。
- (4) 热表征参数, 表示结温度和封装顶部之间的温差。当希腊字母不可用时, 该参数将表示成  $\Psi_{JT}$ 。

## 8 封装信息

### 8.1 LQFP100 封装信息

图 24 LQFP100 封装图



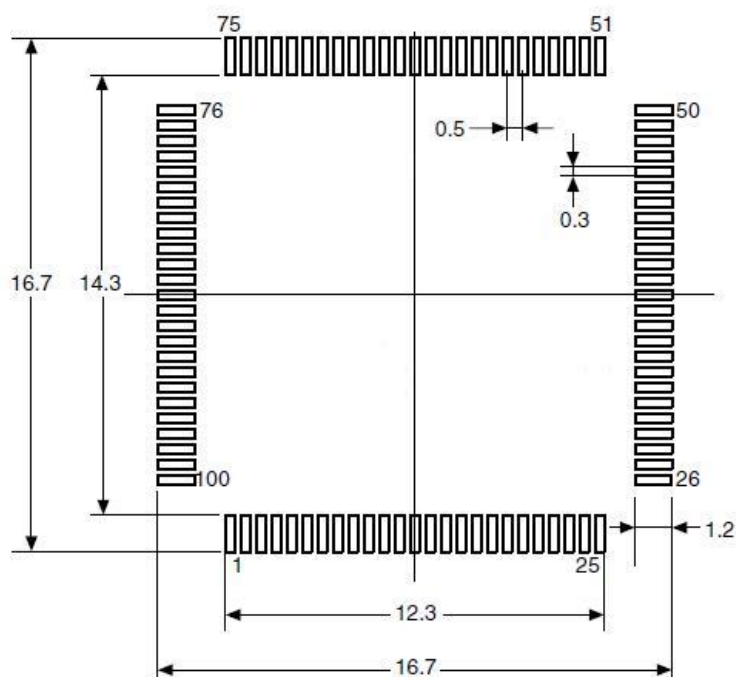
- (1) 图不是按照比例绘制。
- (2) 所有的引脚都应该焊接在 PCB 上。

表格 50 LQFP100 封装数据

| DIMENSION LIST (FOOTPRINT: 2.00) |         |              |                 |
|----------------------------------|---------|--------------|-----------------|
| S/N                              | SYM     | DIMENDIONS   | REMARKS         |
| 1                                | A       | MAX. 1.600   | OVERALL HEIGHT  |
| 2                                | A2      | 1.400±0.050  | PKG THICKNESS   |
| 3                                | D       | 16.000±0.200 | LEAD TIP TO TIP |
| 4                                | D1      | 14.000±0.100 | PKG LENGTH      |
| 5                                | E       | 16.000±0.200 | LEAD TIP TO TIP |
| 6                                | E1      | 14.000±0.100 | PKG WIDTH       |
| 7                                | L       | 0.600±0.150  | FOOT LENGTH     |
| 8                                | L1      | 1.000 REF    | LEAD LENGTH     |
| 9                                | e       | 0.500 BASE   | LEAD PITCH      |
| 10                               | H (REF) | (12.00)      | CUM LEAD PITCH  |
| 11                               | b       | 0.22±0.050   | LEAD WIDTH      |

注：尺寸以毫米表示。

图 25 LQFP100 – 100 引脚，14 x 14mm 焊接 Layout 建议



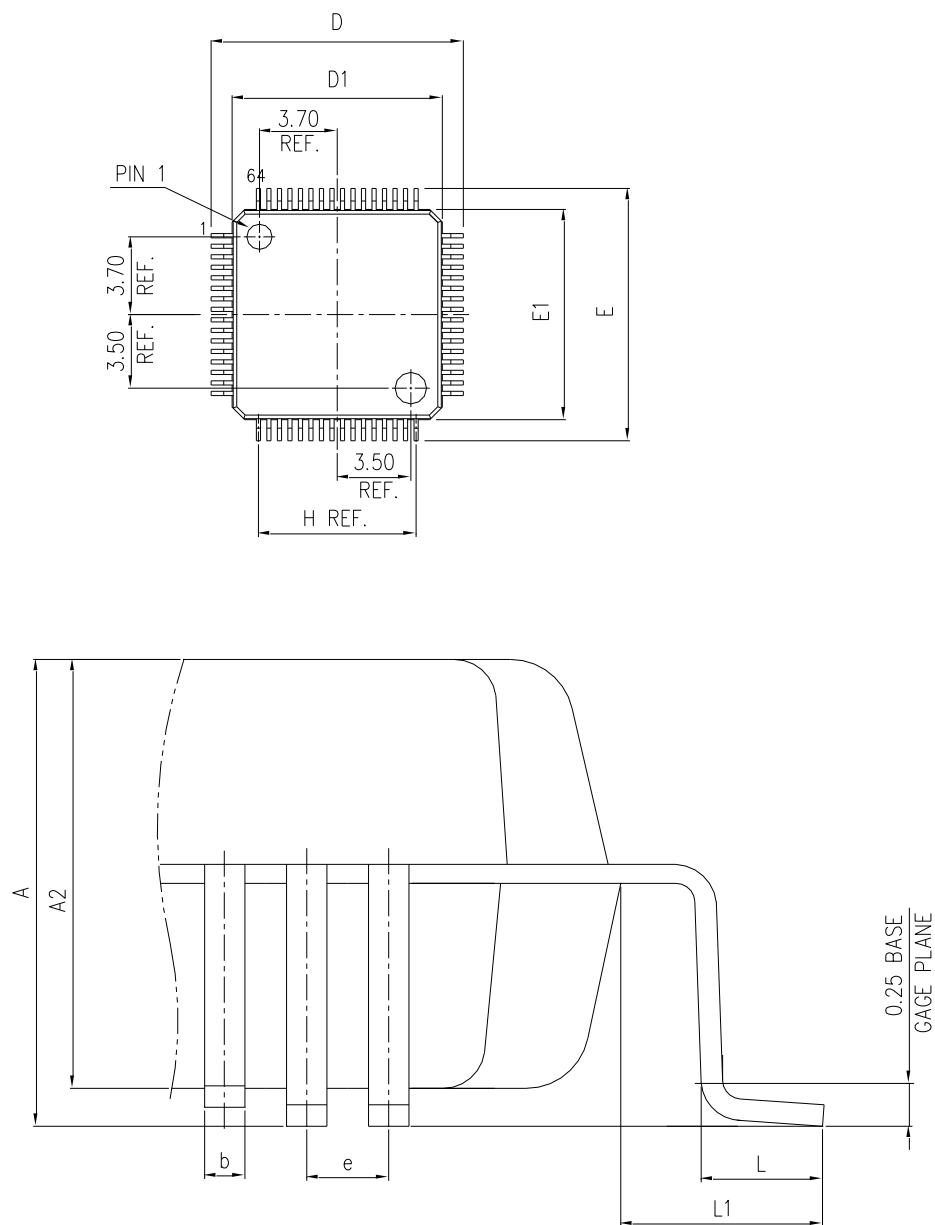
注：尺寸以毫米表示。

图 26 LQFP100 – 100 引脚，14 x 14mm 示意图



## 8.2 LQFP64 封装信息

图 27 LQFP64 封装图



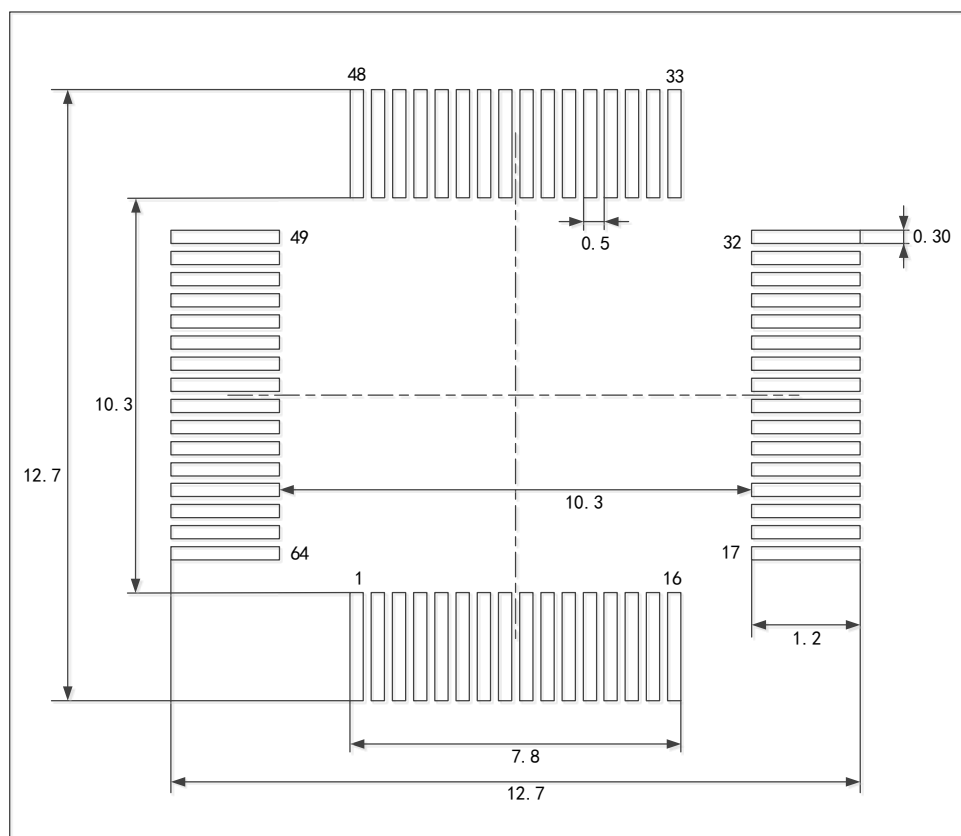
- (1) 图不是按照比例绘制。
- (2) 所有的引脚都应该焊接在 PCB 上。

表格 51 LQFP64 封装数据

| S/N | SYM     | DIMENSIONS   | REMARKS       |
|-----|---------|--------------|---------------|
| 1   | A       | MAX.1.600    | OVERALLHEIGHT |
| 2   | A2      | 1.400±0.050  | PKGTHICKNESS  |
| 3   | D       | 12.000±0.200 | LEADTIPTOTIP  |
| 4   | D1      | 10.000±0.100 | PKGLENGTH     |
| 5   | E       | 12.000±0.200 | LEADTIPTOTIP  |
| 6   | E1      | 10.000±0.100 | PKGWIDTH      |
| 7   | L       | 0.600±0.150  | FOOTLENGTH    |
| 8   | L1      | 1.000REF.    | LEADLENGTH    |
| 9   | e       | 0.500BASE    | LEADPITCH     |
| 10  | H(REF.) | (7.500)      | GUM.LEADPITCH |
| 11  | b       | 0.220±0.050  | LEADWIDTH     |

注：尺寸以毫米表示。

图 28 LQFP64 焊接 Layout 建议



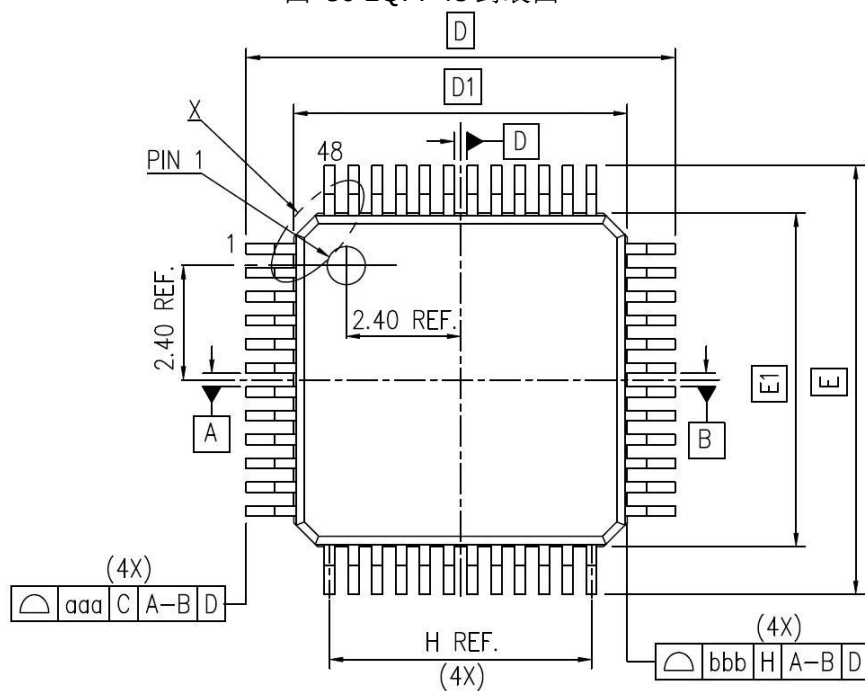
注：尺寸单位为毫米。

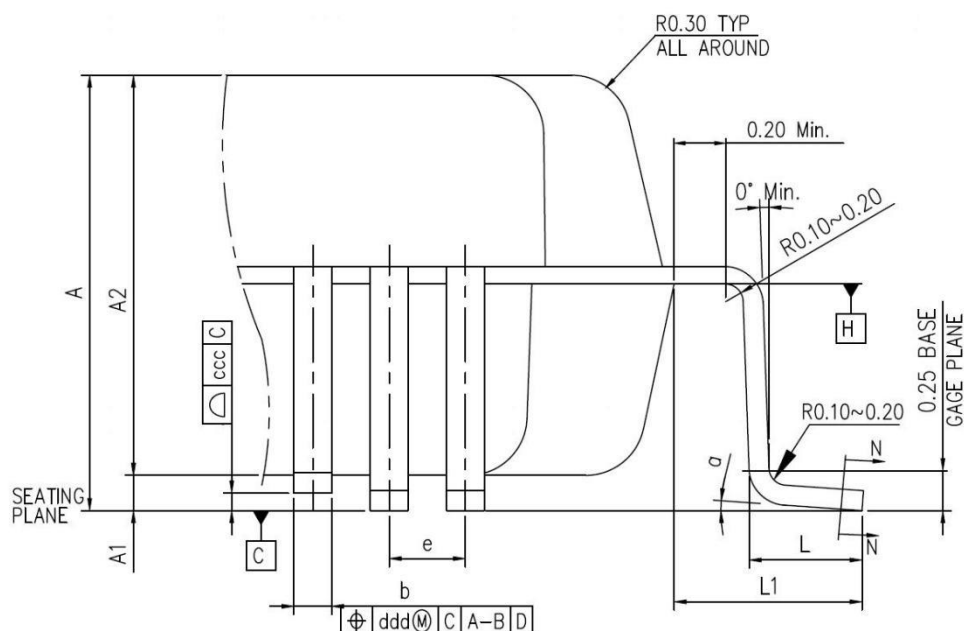
图 29 LQFP64 – 64 引脚，10 x 10mm 示意图



### 8.3 LQFP48 封装信息

图 30 LQFP48 封装图





注意:

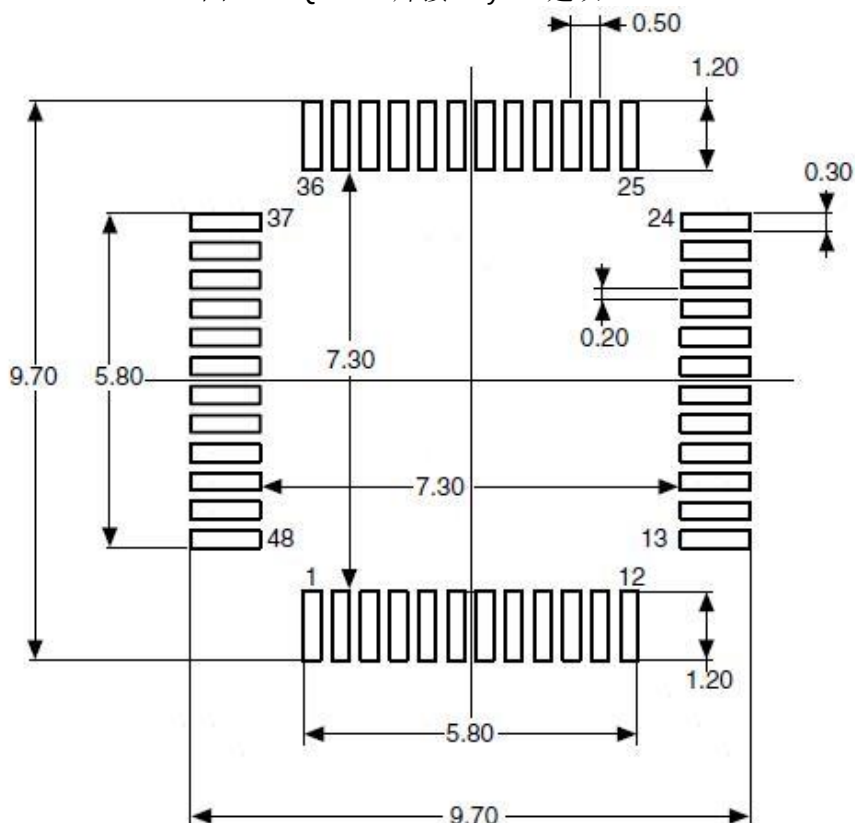
- (1) 图不是按照比例绘制。
- (2) 所有的引脚都应该焊接在 PCB 上。

表格 52 LQFP48 封装数据

| DIMENSION LIST(FOOTPRINT: 2.00) |         |            |                           |
|---------------------------------|---------|------------|---------------------------|
| S/N                             | SYM     | DIMENDIONS | REMARKS                   |
| 1                               | A       | MAX. 1.60  | OVERALL HEIGHT            |
| 2                               | A1      | 0.1±0.05   | STANDOFF                  |
| 3                               | A2      | 1.40±0.05  | PKG THICKNESS             |
| 4                               | D       | 9.00±0.20  | LEAD TIP TO TIP           |
| 5                               | D1      | 7.00±0.10  | PKG LENGTH                |
| 6                               | E       | 9.00±0.20  | LEAD TIP TO TIP           |
| 7                               | E1      | 7.00±0.10  | PKG WIDTH                 |
| 8                               | L       | 0.60±0.15  | FOOT LENGTH               |
| 9                               | L1      | 1.00 REF   | LEAD LENGTH               |
| 10                              | T       | 0.15       | LEAD THICKNESS            |
| 11                              | T1      | 0.127±0.03 | LEAD BASE METAL THICKNESS |
| 12                              | a       | 0°~7°      | FOOT ANGLE                |
| 13                              | b       | 0.22±0.02  | LEAD WIDTH                |
| 14                              | b1      | 0.20±0.03  | LEAD BASE METAL WIDTH     |
| 15                              | e       | 0.50 BASE  | LEAD PITCH                |
| 16                              | H(REF.) | (5.50)     | CUM. LEAD PITCH           |
| 17                              | aaa     | 0.2        | PROFILE OF LEAD TIPS      |
| 18                              | bbb     | 0.2        | PROFILE OF MOLD SURFACE   |
| 19                              | ccc     | 0.08       | FOOT COPLANARITY          |
| 20                              | ddd     | 0.08       | FOOT POSITION             |

注意：尺寸以毫米表示。

图 31 LQFP48 焊接 Layout 建议



注意：尺寸以毫米表示。

图 32 LQFP48 – 48 引脚，7 x 7mm 示意图

公司 Logo →

产品系列 →

具体型号 →

PIN1 →



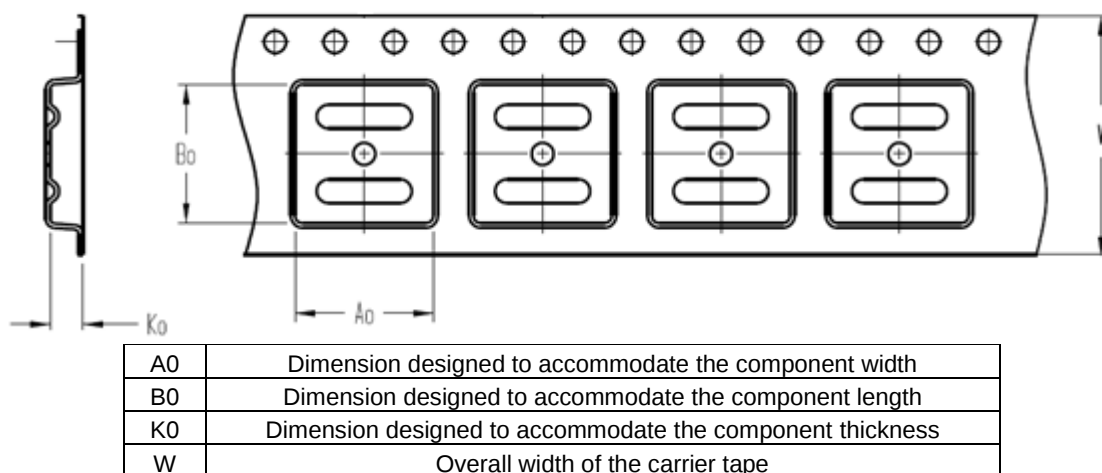
← 年份及周数

← Arm授权 logo

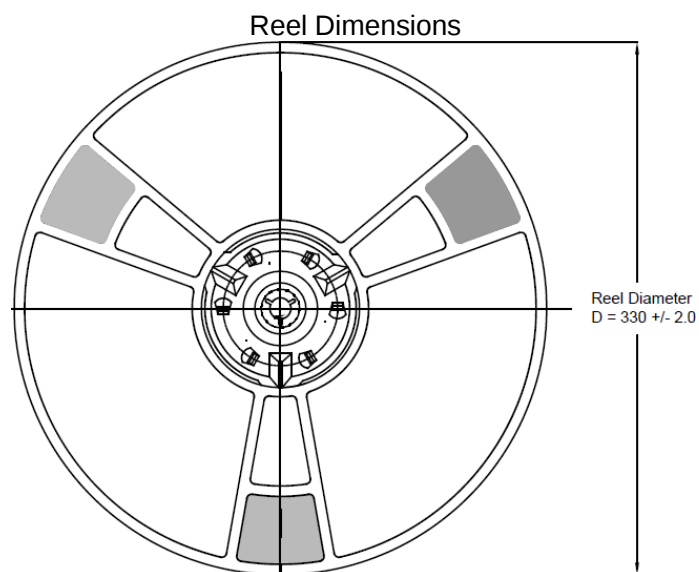
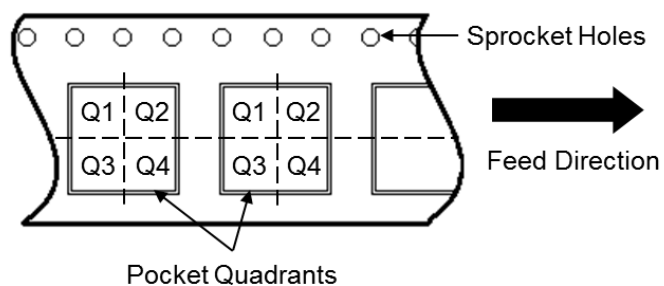
## 9 包装信息

### 9.1 带状包装

图 33 带状包装规格图



Quadrant Assignments for PIN1 Orientation in Tape



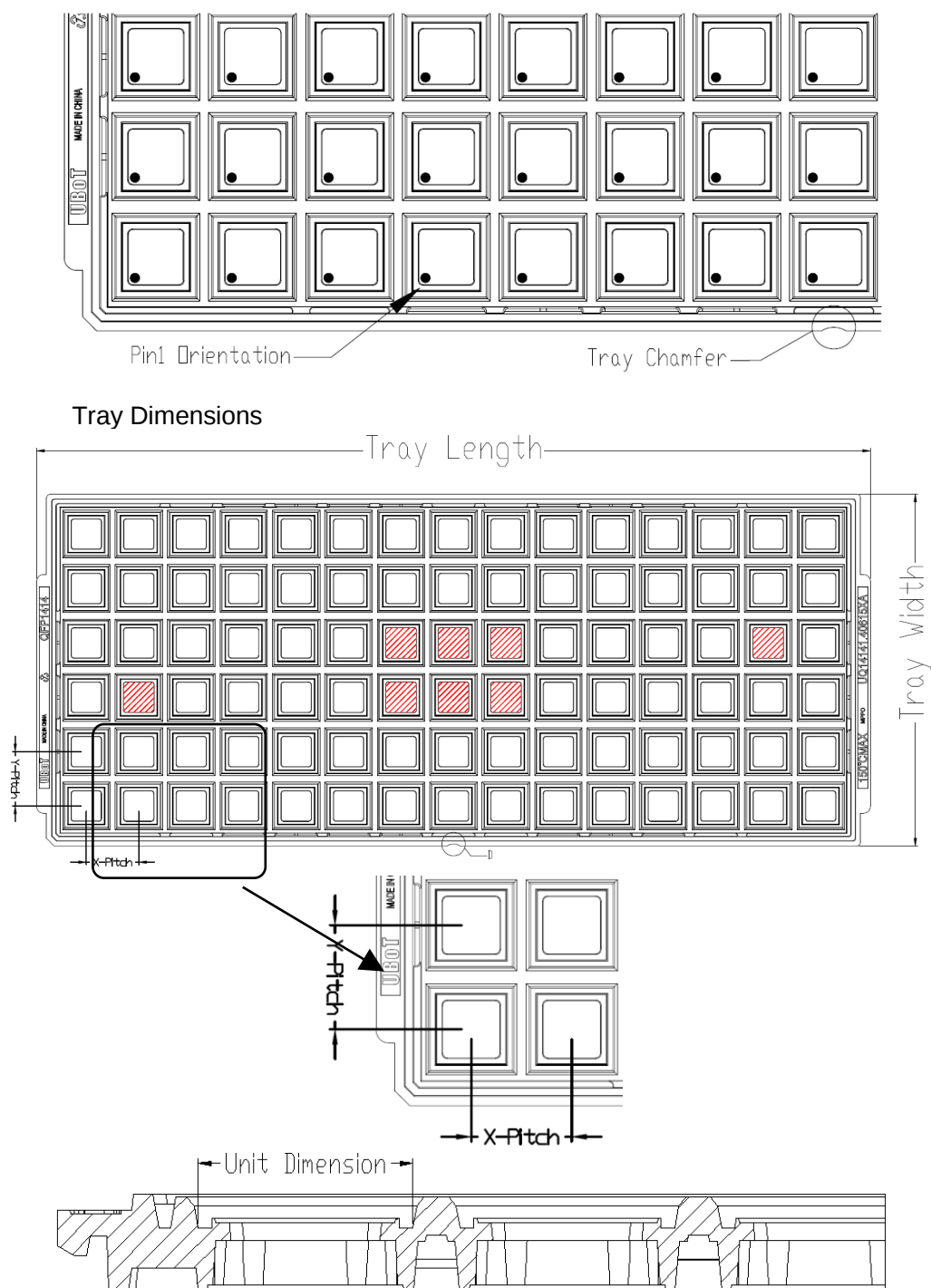
所有照片仅供参考，外观以产品为准。

表格 53 带状包装参数规格表

| Device           | Package Type | Pins | SPQ  | Reel Diameter (mm) | A0 (mm) | B0 (mm) | K0 (mm) | W (mm) | Pin1 Quadrant |
|------------------|--------------|------|------|--------------------|---------|---------|---------|--------|---------------|
| G32A1445UAT0MLHR | LQFP         | 64   | 1000 | 330                | 12.35   | 12.35   | 2.2     | 24     | Q1            |
| G32A1445UAT0MLFR | LQFP         | 48   | 2000 | 330                | 9.3     | 9.3     | 2.2     | 16     | Q1            |

## 9.2 托盘包装

图 34 托盘包装示意图



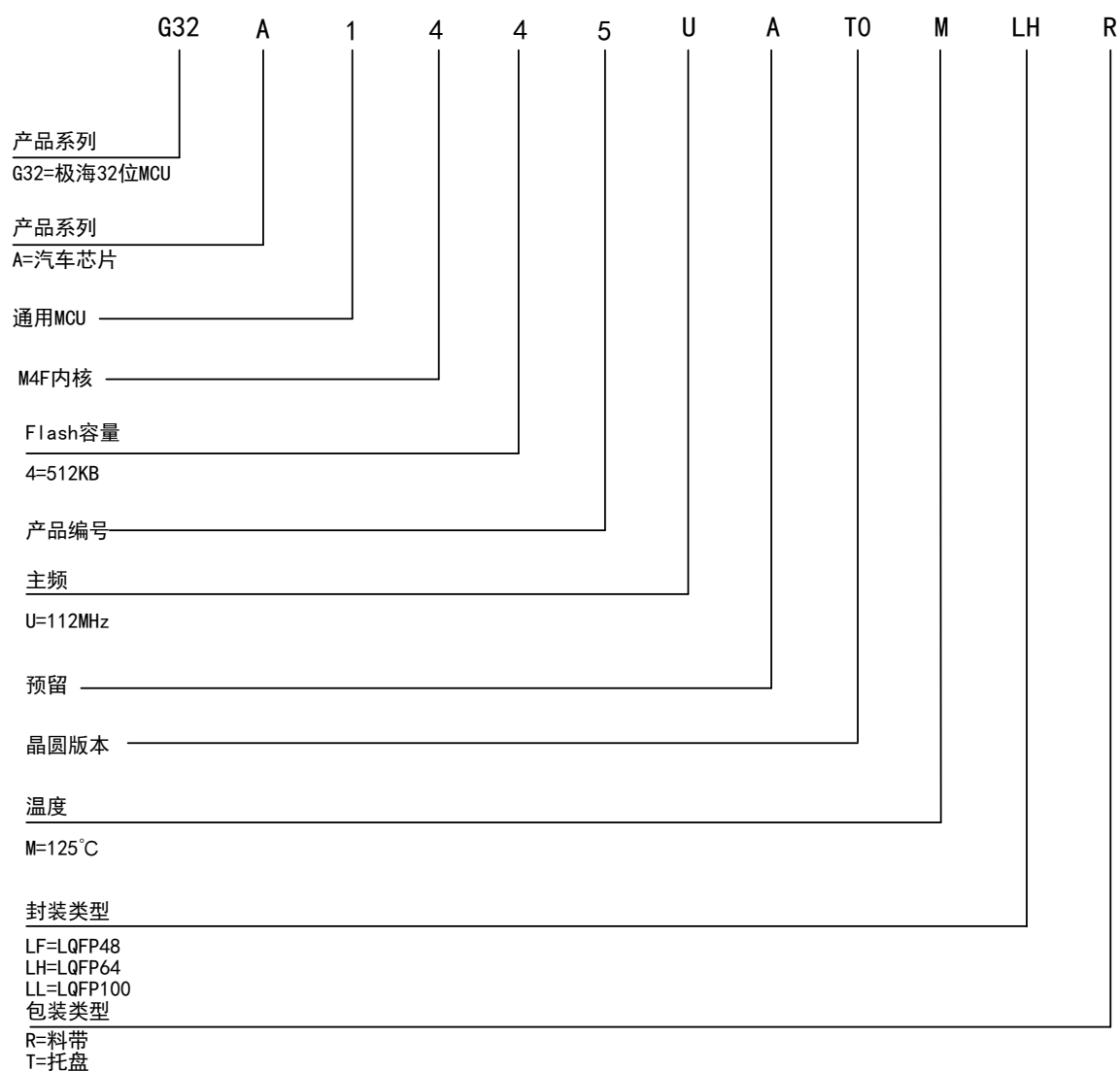
所有照片仅供参考，外观以产品为准

表格 54 托盘包装参数规格表

| Device           | Package Type | Pins | SPQ  | X-Dimension (mm) | Y-Dimension (mm) | X-Pitch (mm) | Y-Pitch (mm) | Tray Length (mm) | Tray Width (mm) |
|------------------|--------------|------|------|------------------|------------------|--------------|--------------|------------------|-----------------|
| G32A1445UAT0MLLT | LQFP         | 100  | 900  | 16.6             | 16.6             | 20.3         | 21           | 322.6            | 135.9           |
| G32A1445UAT0MLHT | LQFP         | 64   | 1600 | 12.3             | 12.3             | 15.2         | 15.7         | 322.6            | 135.9           |
| G32A1445UAT0MLFT | LQFP         | 48   | 2500 | 9.7              | 9.7              | 12.2         | 12.6         | 322.6            | 135.9           |

## 10 订货信息

图 35 产品信息命名规则图



表格 55 订货信息列表

| 订货编码             | 主频     | Flash<br>(KB) | SRAM<br>(KB) | EEPROM<br>(KB) | 封装      | SPQ  | 温度范围      |
|------------------|--------|---------------|--------------|----------------|---------|------|-----------|
| G32A1445UAT0MLFT | 112MHz | 512           | 64           | 4              | LQFP48  | 2500 | -40℃~125℃ |
| G32A1445UAT0MLFR | 112MHz | 512           | 64           | 4              | LQFP48  | 2000 | -40℃~125℃ |
| G32A1445UAT0MLHT | 112MHz | 512           | 64           | 4              | LQFP64  | 1600 | -40℃~125℃ |
| G32A1445UAT0MLHR | 112MHz | 512           | 64           | 4              | LQFP64  | 1000 | -40℃~125℃ |
| G32A1445UAT0MLLT | 112MHz | 512           | 64           | 4              | LQFP100 | 900  | -40℃~125℃ |

注：SPQ 为最小包装数。

## 11 常用功能模块命名

表格 56 常用功能模块命名

| 全称        | 简称     |
|-----------|--------|
| 复位管理单元    | RMU    |
| 时钟管理单元    | CMU    |
| 复位和时钟管理   | RCM    |
| 外部中断      | EINT   |
| 通用 IO     | GPIO   |
| 复用 IO     | AFIO   |
| 唤醒控制器     | WUPT   |
| 蜂鸣器       | BUZZER |
| 独立看门狗定时器  | IWDT   |
| 窗口看门狗定时器  | WWDT   |
| 定时器       | TMR    |
| CRC 控制器   | CRC    |
| 电源管理单元    | PMU    |
| DMA 控制器   | DMA    |
| 模拟数字转换器   | ADC    |
| 实时时钟      | RTC    |
| 外部存储控制器   | EMMC   |
| 控制器局域网络   | CAN    |
| I2C 接口    | I2C    |
| 串行外设接口    | SPI    |
| 通用异步收发器   | UART   |
| 通用异步同步收发器 | USART  |
| 闪存接口控制单元  | FMC    |
| 安全数字输入输出  | SDIO   |
| 数字摄像头接口   | DCI    |

## 12 版本历史

表格 57 文件版本历史

| 日期      | 版本  | 变更历史                                                                                                                                                                            |
|---------|-----|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 2023.11 | 1.0 | ● 新建                                                                                                                                                                            |
| 2023.12 | 1.1 | ● 修正文档中的错误                                                                                                                                                                      |
| 2024.3  | 1.2 | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 删除 G32A1445UAT0MLLR、G32A1445HAT0MLLR、G32A1445UAT0VLLR、G32A1445HAT0VLLR 型号</li> <li>● 修正引脚复用表格</li> <li>● 修改 LQFP Top View 图</li> </ul> |
| 2024.6  | 1.3 | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 修改部分模块的描述</li> <li>● 修改 DAC 模块</li> <li>● 修改部分模块电气特性</li> </ul>                                                                        |
| 2024.8  | 1.4 | ● 修改产品特性，产品信息及引脚功能                                                                                                                                                              |
| 2024.10 | 1.5 | ● 增加 flash 保存时间和擦写周期                                                                                                                                                            |
| 2025.3  | 1.6 | <ul style="list-style-type: none"> <li>● 增加 LQFP48 封装</li> <li>● 修改写耐久性和周期耐久性</li> </ul>                                                                                        |
| 2025.7  | 1.7 | ● 修改 64MHz 的功耗数据                                                                                                                                                                |
| 2025.8  | 1.8 | ● 删除部分订货编码                                                                                                                                                                      |
| 2025.9  | 1.9 | ● 修改“产品特性”章节                                                                                                                                                                    |
| 2025.11 | 2.0 | ● 优化表格 5 引脚复用的格式                                                                                                                                                                |
| 2026.3  | 2.1 | ● 更新图 32                                                                                                                                                                        |

# 声明

本手册由珠海极海半导体有限公司（以下简称“极海”）制订并发布，所列内容均受商标、著作权、软件著作权相关法律法规保护，极海保留随时更正、修改本手册的权利。使用极海产品前请仔细阅读本手册，一旦使用产品则表明您（以下称“用户”）已知悉并接受本手册的所有内容。用户必须按照相关法律法规和本手册的要求使用极海产品。

## 1、权利所有

本手册仅应当被用于与极海所提供的对应型号的芯片产品、软件产品搭配使用，未经极海许可，任何单位或个人均不得以任何理由或方式对本手册的全部或部分内容进行复制、抄录、修改、编辑或传播。

本手册中所列带有“®”或“™”的“极海”或“Geehy”字样或图形均为极海的商标，其他在极海产品上显示的产品或服务名称均为其各自所有者的财产。

## 2、无知识产权许可

极海拥有本手册所涉及的全部权利、所有权及知识产权。

极海不应因销售、分发极海产品及本手册而被视为将任何知识产权的许可或权利明示或默示地授予用户。

如果本手册中涉及任何第三方的产品、服务或知识产权，不应被视为极海授权用户使用前述第三方产品、服务或知识产权，也不应被视为极海对第三方产品、服务或知识产权提供任何形式的保证，包括但不限于任何第三方知识产权的非侵权保证，除非极海在销售订单或销售合同中另有约定。

## 3、版本更新

用户在下单购买极海产品时可获取相应产品的最新版的手册。

如果本手册中所述的内容与极海产品不一致的，应以极海销售订单或销售合同中的约定为准。

## 4、信息可靠性

本手册相关数据经极海实验室或合作的第三方测试机构批量测试获得，但本手册相关数据难免会出现校正笔误或因测试环境差异所导致的误差，因此用户应当理解，极海对本手册中可能出现的该等错误无需承担任何责任。本手册相关数据仅用于指导用户作为性能参数参照，不构成极海对任何产品性能方面的保证。

用户应根据自身需求选择合适的极海产品，并对极海产品的应用适用性进行有效验证和测试，以确认极海产品满足用户自身的需求、相应标准、安全或其它可靠性要求；若因用户未充分对极海产品进行有效验证和测试而致使用户损失的，极海不承担任何责任。

## 5、合规要求

用户在使用本手册及所搭配的极海产品时，应遵守当地所适用的所有法律法规。用户应了解产品可能受到产品供应商、极海、极海经销商及用户所在地等各国有关出口、再出口或其它法律的限制，用户（代表其本身、子公司及关联企业）应同意并保证遵守所有关于取得极海产品及/或技术与直接产品的出口和再出口适用法律与法规。

## 6、免责声明

本手册由极海“按原样”（as is）提供，在适用法律所允许的范围内，极海不提供任何形式的明示或暗示担保，包括但不限于对产品适销性和特定用途适用性的担保。

极海产品并非设计、授权或担保适合用于军事、生命保障系统、污染控制或有害物质管理系统中的关键部件，亦非设计、授权或担保适合用于在产品失效或故障时可导致人员受伤、死亡、财产或环境损害的应用。

如果产品未标明“汽车级”，则表示不适用于汽车应用。如果用户对产品的应用超出极海提供的规格、应用领域、规范，极海不承担任何责任。

用户应该确保对产品的应用符合相应标准以及功能安全、信息安全、环境标准等要求。用户对极海产品的选择和使用负全部的责任。对于用户后续在针对极海产品进行设计、使用的过程中所引起的任何纠纷，极海概不承担责任。

## 7、责任限制

在任何情况下，除非适用法律要求或书面同意，否则极海和/或以“按原样”形式提供本手册及产品的任何第三方均不承担损害赔偿赔偿责任，包括任何一般、特殊因使用或无法使用本手册及产品而产生的直接、间接或附带损害（包括但不限于数据丢失或数据不准确，或用户或第三方遭受的损失），这涵盖了可能导致的人身安全、财产或环境损害等情况，对于这些损害极海概不承担责任。

## 8、适用范围

本手册的信息用以取代本手册所有早期版本所提供的信息。

©2025 珠海极海半导体有限公司 – 保留所有权利