



## 概述

MK6A12DP 是 RISC 高性能的 8 位微控制器。它内部包含一个  $1K \times 14\text{bits}$  的一次性可编程只读存储器、48 字节数据存储器、定时器/计数器、中断、LVR（低电压复位）和 I/O 口。

### 1. 基本特性

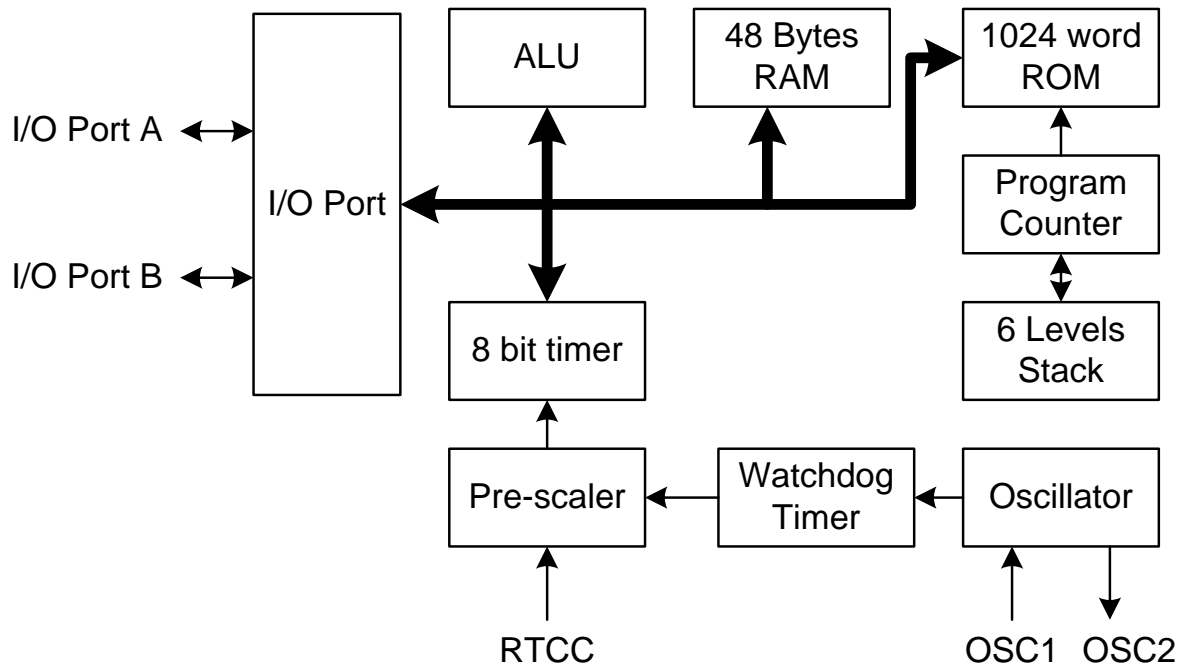
- ROM:  $1K \times 14$  bits
- RAM:  $48 \times 8$  bits
- 堆栈: 6 级
- 一个指令周期由四个系统时钟组成
- 复位模式:
  - 上电复位
  - 低电压复位
  - RESETB/PB3（如果设置为复位脚位）输入一个负脉冲
  - 看门狗定时器计数溢出复位
- 5 种振荡模式可供选择
  - 外部 RC, LS（低速）晶振, NS（标准速度）晶振和 HS（高速）晶振
  - 内部 4MHz RC 振荡器
- 定时器/计数器
  - TMR0: 8 位倒计时定时器/计数器带自动重复加载功能
- 看门狗定时器: 芯片内 WDT 是基于一个内部 RC 振荡器（仅 WDT 使用）。有 8 个周期可供选择。使用者可通过使用预分频器来延长 WDT 溢出周期。
- 中断结果:
  - TM0 内部定时器/结果计数器中断
  - 外部 INT 脚位
- I/O 口: 12 脚位
  - PA0~3: 4 个标准 I/O 脚位
  - PB0~7: 8 个上拉 I/O 脚位带脚位唤醒功能
- 唤醒模式:
  - A. 看门狗定时器唤醒
  - A. B 口（PB0~7）脚位变化唤醒
  - B. I\_WDT 唤醒
- 不同封装类型:
  - MK6A12DPD14C: 14 脚 DIP
  - MK6A12DPS14C: 14 脚 SOP



### 1.1 MK6A12DP 跟 MK6A12P 差别

MK6A12DP		MK6A12P	
EXT RC (3V 详细请参考 P.28)			
5V	Rext (6a12dp) Ohm	Rext(6a12) Ohm	
500 KHZ	<b>615K</b>	215K	
1 MHZ	<b>304K</b>	105K	
2 MHZ	<b>150K</b>	55K	
4 MHZ	<b>74K</b>	30K	
8 MHZ	<b>36.1K</b>	16K	
10 MHZ	<b>28.7K</b>	14K	

## 2. 图表



### 3. 脚位分配

PA0	1	●	14	PA1
PB7	2		13	PA2
PB6	3		12	PA3
VDD	4		11	VSS
PB5/OSCI	5		10	PB0/INT
PB4/OSCO	6		9	PB1
PB3/RESETB	7		8	PB2/RTCC

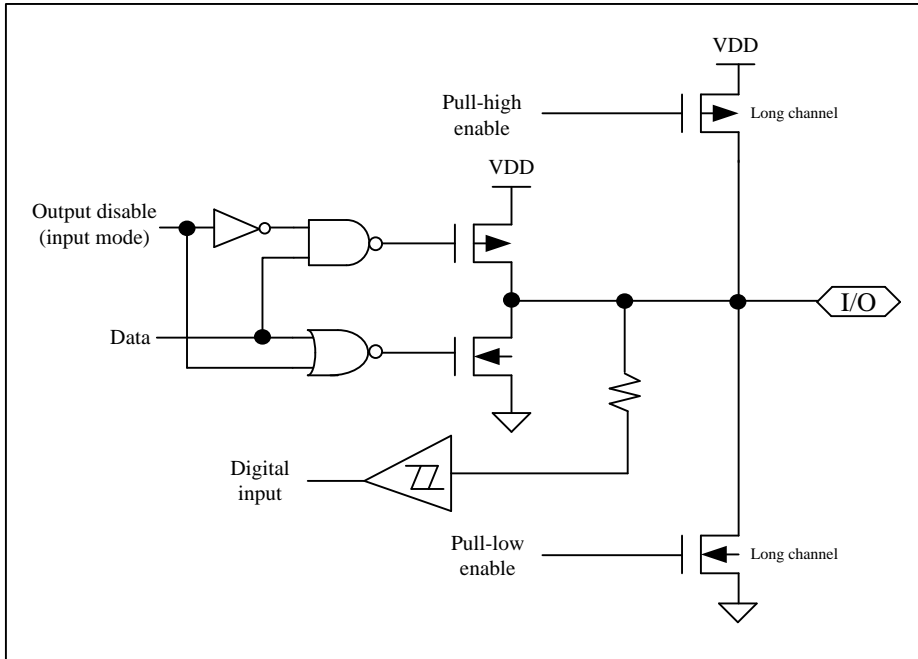


#### 4. 脚位描述

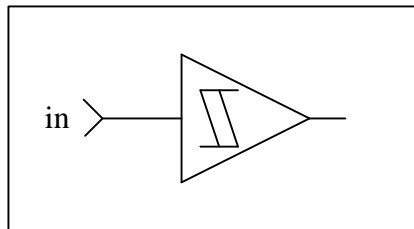
名称	I/O	脚位类型	描述
PA0~3	I/O	C	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 一般 I/O 口</li> <li>2. 带下拉电阻器</li> </ol>
PB0/INT	I/O	A	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 一般 I/O 口</li> <li>2. 通过选择实现上拉/下拉/漏级开路功能</li> <li>3. 脚位改变使芯片从睡眠模式中唤醒</li> <li>4. 通过上升沿触发中断产生（选择）</li> </ol>
PB1	I/O	A	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 一般 I/O 口</li> <li>2. 通过选择实现上拉/下拉/漏级开路功能</li> <li>3. 脚位改变使芯片从睡眠模式中唤醒</li> </ol>
PB2/RTCC	I/O	A	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 一般 I/O 口</li> <li>2. 通过选择实现上拉/下拉/漏级开路功能</li> <li>3. 脚位改变使芯片从睡眠模式中唤醒</li> <li>4. 定时器输入（选择）</li> </ol>
PB3/RESETB	I	B	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 输入脚位</li> <li>2. 系统复位信号（低电平有效）</li> <li>3. 脚位改变使芯片从睡眠模式中唤醒</li> </ol>
PB4/OSCO	I/O	E	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 一般 I/O 口</li> <li>2. 通过选择实现上拉/漏级开路功能</li> <li>3. 脚位改变使芯片从睡眠模式中唤醒</li> <li>4. 振荡器输出脚位（晶振模式不能设置为上拉）</li> </ol>
PB5/OSCI	I/O	E	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 一般 I/O 口</li> <li>2. 通过选择实现上拉/漏级开路功能</li> <li>3. 脚位改变使芯片从睡眠模式中唤醒</li> <li>4. 振荡器输入脚位（晶振模式不能设置为上拉）</li> </ol>
PB7~6	I/O	D	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 一般 I/O 口</li> <li>2. 通过选择实现上拉/漏级开路功能</li> <li>3. 脚位改变使芯片从睡眠模式中唤醒</li> </ol>
VDD	P		系统电源输入
VSS	P		系统接地输入



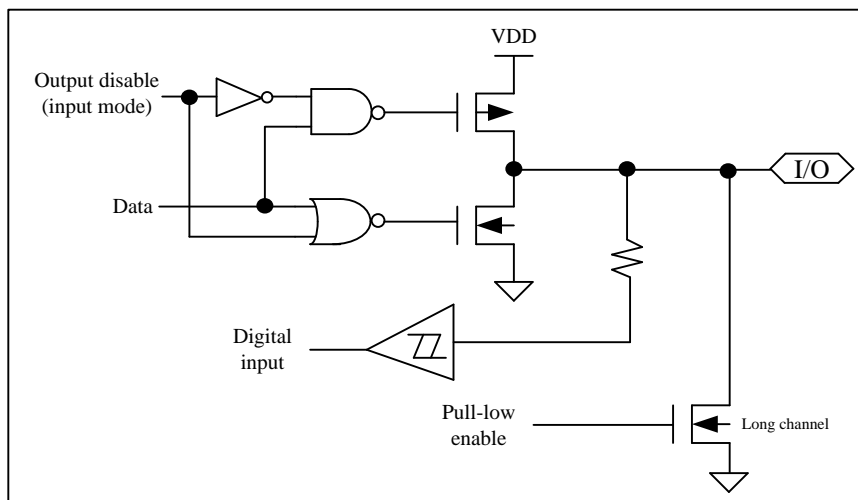
脚位线路



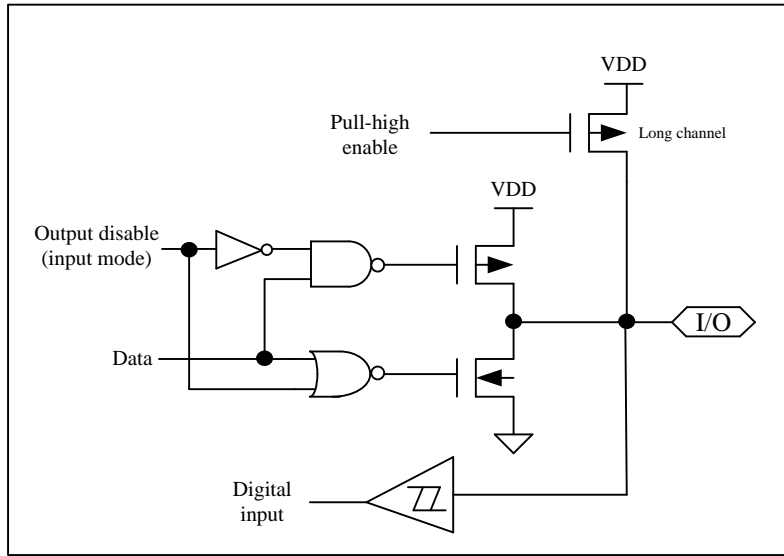
Pin circuit Type A



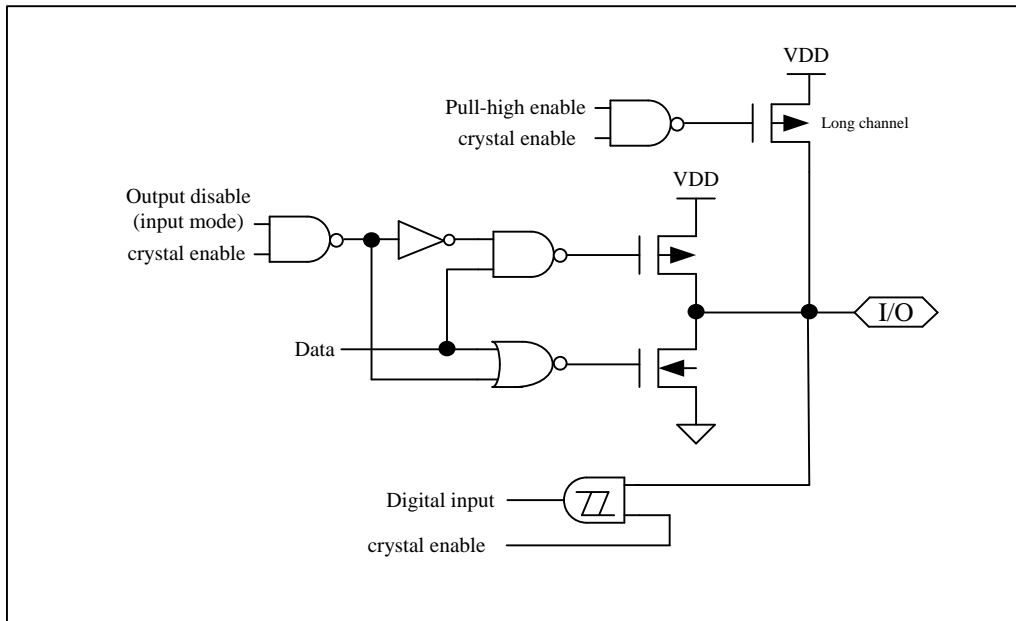
Pin circuit Type B



Pin circuit Type C



Pin circuit Type D



Pin circuit Type E



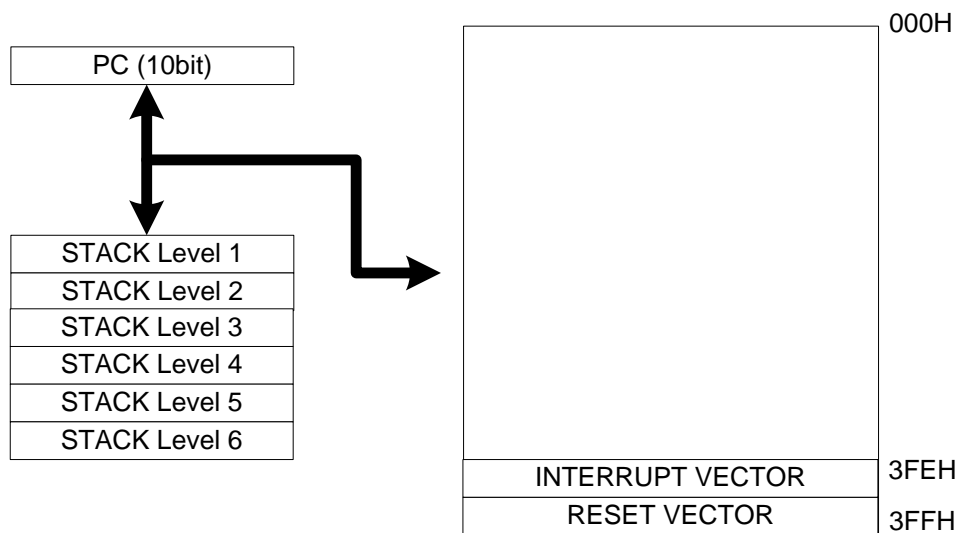
## 5. 存储器映象

MK6A12DP 芯片带有两种存储器，分别是程序存储器（ROM）和数据存储器（RAM）。程序存储器用于存储程序、数据表及中断向量，它是连续的  $1024 \times 14\text{bits}$ ，不需要转换到 bank。数据存储器是  $64(16+48) \times 8\text{bits}$ ，它包括特殊功能寄存器和一般的数据存储器。

### 5.1 程序存储器（ROM）

指令和数据表存储在程序存储器内。程序存储器只能有一个中断向量存在，那意味着所有发生的中断都将跳到相同的向量。烧录器会通过中断标记来判断是哪一种中断发生。程序计数器（PC）有 10 bit，它能直接寻找所有  $1024 \times 16\text{bits}$  位置地址。查询数据表可以置于程序存储器的任何地方。

RESET 向量位于 3FFH，中断向量位于 3FEH。映象图如下所示：



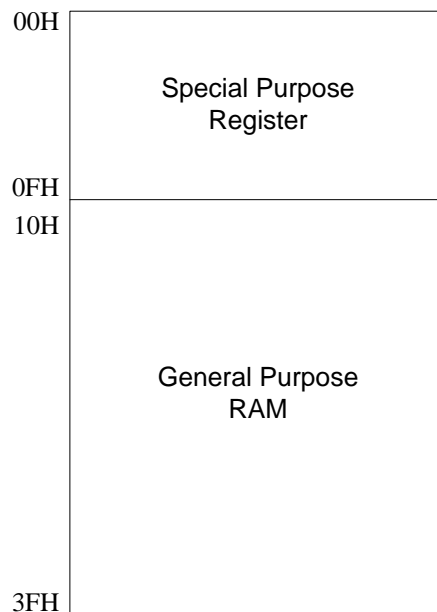
< 注 > LCALL 和 LGOTO 允许直接在 1K 字节的地址内选址。

### 5.2 数据存储器（RAM）

全部的数据存储器集都是  $48 \times 8\text{bits}$ ，它们包含两种寄存器组。一种是  $32 \times 8\text{bits}$  的一般数据存储器，另一种是  $16 \times 8\text{bits}$  的特殊寄存器。特殊寄存器的每一字节都用来存储控制数据和操作数据。

数据存储器映象如下所示：





< 注 > LCALL 和 LGOTO 允许直接在 1K 字节的地址内选址

### 5.2.1 特殊寄存器

Name	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CONFIG	RES_T	RESETE	LV	WDTE	CPT	INRC	FOSC1	FOSC0
	Bit15	Bit14	Bit13	Bit12	Bit11	Bit10	Bit9	Bit8
	--	--	ADJ5	ADJ4	ADJ3	ADJ2	ADJ1	ADJ0

< 注 > CONFIG 是 14 位特殊寄存器

Name	Addr	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
SELECT		TMR0_EN	WRT_CNT	SUR0	EDGE0	PSA	PS2	PS1	PS0
IAR	\$00	A7	A6	A5	A4	A3	A2	A1	A0
TMR0	\$01	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
PCL	\$02	A7	A6	A5	A4	A3	A2	A1	A0
STATUS	\$03	--	--	BS	$\overline{TO}$	$\overline{PD}$	Z	DC	C
BSR	\$04	1	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
PA	\$05	--	--	--	--	PA3	PA2	PA1	PA0
PB	\$06	PB7	PB6	PB5	PB4	PB3	PB2	PB1	PB0
IRQM	\$09	INTM	--	--	--	--	--	PB0M	TM0M
IRQF	\$0A	--	--	--	--	--	--	PB0F	TM0F
* PA_PDM	\$0B	--	--	--	--	DA3	DA2	DA1	DA0



* PB_PUP	\$0C	UB7	UB6	UB5	UB4	--	UB2	UB1	UB0
* PB_PDM	\$0D	RTCCE	INTE	i_STAB	i_WDT	--	DB2	DB1	DB0
* PB_POD	\$0E	OB7	OB6	OB5	OB4	--	OB2	OB1	OB0
WAKEUP	\$0F	EN7	EN6	EN5	EN4	EN3	EN2	EN1	EN0

< 注 > “—”: 表示未使用

“\*”: 表示仅写入

### 5.2.2 结构寄存器

Name	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
CONFIG	RES_T	RESETE	LV	WDTE	CPT	INRC	FOSC1	FOSC0
	Bit15	Bit14	Bit13	Bit12	Bit11	Bit10	Bit9	Bit8
	--	--	ADJ5	ADJ4	ADJ3	ADJ2	ADJ1	ADJ0

- Bit13~8 (ADJ5~0): 用于校准内部RC振荡器
- Bit7 (RES\_T): 上电复位时间
  - 0: 复位时间 = 600us
  - 1: 复位时间 = 20ms(初始)
- Bit6 (RESETE): RESETB 脚位定义
  - 0: RESETB是普通输入脚位
  - 1: RESETB是系统复位脚位
- Bit5 (LV): 设置低电压复位 (LVR) 的复位电压级别
  - 0: 低电压复位 开
  - 1: 低电压复位 关
- Bit4 (WDTE): 看门狗定时器使能/禁止
  - 0: WDT 禁止
  - 1: WDT 使能
- Bit3 (CPT): ROM 密码保护位
  - 0: 开
  - 1: 关



- Bit2~0 (INRC, FOSC1~0): OSC类型及系统时钟选择

Bit2	Bit1	Bit0	OSC 类型	共振频率
INRC	FOSC1	FOSC0		
0	0	0	LS (low speed)	System clock=32~200KHz
0	0	1	NS (Normal speed)	System clock=200K~10MHz
0	1	0	HS (high speed)	System clock=10~20MHz
0	1	1	External RC	System clock=32K ~ 10MHz
1	0	0	Reserved	Reserved
1	0	1	Reserved	Reserved
1	1	0	Reserved	Reserved
1	1	1	Internal RC	System clock=4MHz



### 5.2.3 SELECT 寄存器

Name	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
SELECT	TMR0_EN	WRT_CNT	SUR0	EDGE0	PSA	PS2	PS1	PS0

选择寄存器用于控制WDT和TM0，它没有特殊数据存储器，是只能通过SELECT指令设置的只读寄存器。通过执行SELECT指令，累加器的内容将会被发送到SELECT寄存器。如果SELECT寄存器未经过编程设置，它的默认值是40H。以下数据表将会对选择寄存器的每一脚位进行说明。

Bit	符号	描述				
		PS2	PS1	PS0	TMR0 rate	WDT rate
2~0	PS2~PS0	0	0	0	1:2	1:1
		0	0	1	1:4	1:2
		0	1	0	1:8	1:4
		0	1	1	1:16	1:8
		1	0	0	1:32	1:16
		1	0	1	1:64	1:32
		1	1	0	1:128	1:64
		1	1	1	1:256	1:128
3	PSA	PSA: 预分频器分配脚位 1: 预分频器分配到 WDT 0: 预分频器分配到TMR0				
4	EDGE0	EDGE0: TMR0源信号边沿控制脚位 1: 外部时钟信号从高电平到低电平时，定时器加1 0: 外部时钟信号从低电平到高电平时，定时器加1				
5	SUR0	SUR0: TMR0时钟源脚位 1: 外部时钟输入 (>系统时钟 / 8) 0: (系统时钟) / 4				
6	WRT_CNT	WRT_CNT: 自动预加载TMR0数据 1: 使能 0: 禁止				
7	TMR0_EN	TMR0_EN: TMR0使能/禁止 0: 禁止 1: 使能				



## 6. 功能描述

此芯片提供许多功能，包括 I/O 口，定时器，WDT，中断，数据表位置，复位，程序计数器及 STATUS 寄存器。我们将会在下面详细描述。

### 6.1 I/O口

该芯片有两个 I/O 口（A & B）用于数据输入及输出，每一个 I/O 口有不同的功能。A 口是一般 I/O 口带下拉电阻器。B 口带多功能，它除了可以用做一般 I/O 口带上拉电阻器外，还具备脚位唤醒功能。它们还可以通过选择实现其他的功能。

#### 6.1.1 Port A

##### A. PA(\$05H):

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
PA		--	--	--	PA3	PA2	PA1	PA0

- Bit3~0 (IOA3~0): I/O口A的数据

##### B. PA\_PDM(\$0BH):

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
PA_PDM	--	--	--	--	DA3	DA2	DA1	DA0

- Bit3~0 (DA3~0): 下拉电阻器使能/禁止
  - 0: 下拉电阻器禁止
  - 1: 下拉电阻器使能

#### 6.1.2 Port B

##### A. PB(\$06H):

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
PB	PB7	PB6	PB5	PB4	PB3	PB2	PB1	PB0

- Bit7~0 (PB7~0): I/O口B的数据

##### B. PB\_PUP(\$0CH):

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
PB_PUP	UB7	UB6	UB5	UB4	--	UB2	UB1	UB0

- Bit7~0 (UB7~0): 上拉电阻器使能/禁止
  - 0: 上拉电阻器禁止
  - 1: 上拉电阻器使能

< 注 > 1. PB3与RESETB共享则只能做为输入脚位使用。如果只做为PB3使用则无上拉电阻器，如果只做为RESETB使用则为上拉电阻器。

2. UB4及UB5只能在RC振荡模式下使用。如果使用者使用晶振模式，则这两个脚位是无用的，不能设置为上拉，否则将会引起故障。



**C. PB\_PDM(\$0DH):**

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
PB_PDM	RTCCE	INTE	i_STAB	i_WDT	--	DB2	DB1	DB0

- Bit7: 此脚位有两个功能，一个是选择PB2/RTCC功能，另一个是使能TMR0外部时钟源。  
0: PB2脚位是PB2  
1: PB2脚位是RTCC输入，从RTCC中TMR0外部时钟源使能。

< 注 > 计算RTCC的方法如下:

1. 使用SELECT指令将SUR0设置为1
2. 设置RTCCE脚位为1以使PB2脚位做为RTCC时钟使能

- Bit6: 选择PB0/INT功能  
0: PB0脚位是PB0  
1: PB0脚位是INT
- Bit5: i\_STAB (i\_WDT模式) 唤醒时间设置  
0: 1.25ms (初始)  
1: 625us (低功率消耗)
- Bit4: i\_WDT (i\_WDT模式) 内部看门狗定时器唤醒  
0: i\_WDT唤醒禁止 (初始)  
1: i\_WDT唤醒使能 (必须设置WDTE=1, 使能)
- Bit2~0 (PB2~0): 下拉电阻器使能/禁止  
0: 下拉电阻器禁止  
1: 下拉电阻器使能

**D. PB\_POD(\$0EH):**

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
PB_POD	OB7	OB6	OB5	OB4	--	OB2	OB1	OB0

- Bit7~0 (OD7~0): 漏级开路使能/禁止  
0: 漏极开路禁止  
1: 漏极开路使能

< 注 > PA\_PDM(\$0B), PB\_PUP(\$0C), PB\_PDM(\$0D), PB\_POD(\$0E)是只写寄存器，它们只能用以下指令写数据:

```
MOVLA REG_Value
MOVAM PB_PDM
```

**E. WAKEUP(\$0FH):**

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
WAKEUP	EN7	EN6	EN5	EN4	EN3	EN2	EN1	EN0

- Bit7~0 (EN7~0): B口唤醒功能使能/禁止



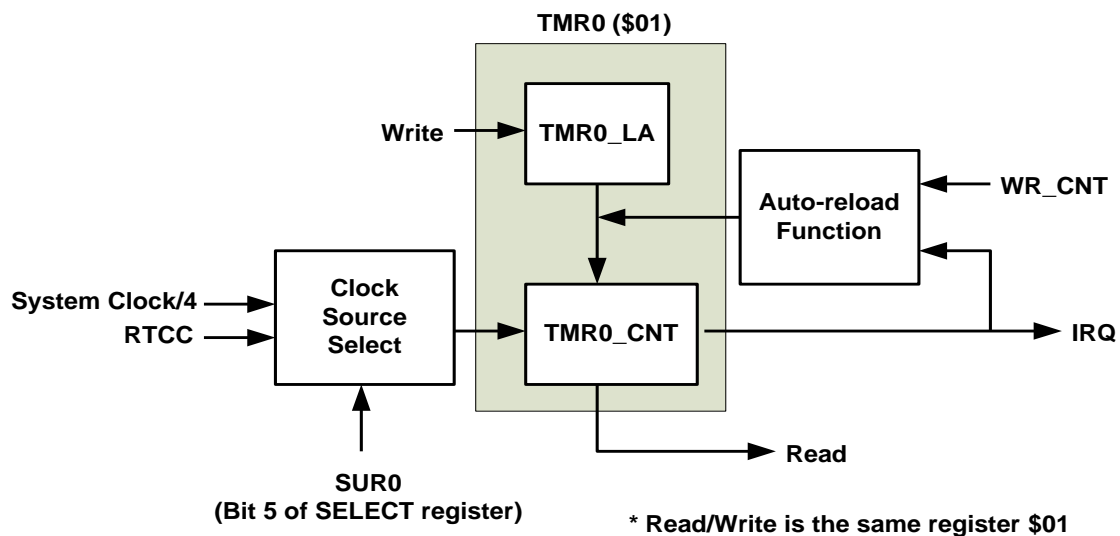
0: B口唤醒功能禁止

1: B口唤醒功能使能

<注> 如果i\_WDT模式使能，bit 7(EN7)将被自动禁止。

## 6.2 定时器/计数器 (TMR0)

MK6A12DP提供1个倒计时定时器/计数器和1个看门狗定时器。通过设置每一个定时器控制寄存器，计数器的时钟源可以是系统时钟，也可以是外部时钟。寄存器详细设置及图表如下所示：



### A.TMR0(\$01H):

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
TMR0	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0

● Bit7~0 (TMR0): 定时器0 (TMR0) 数据

<注> 该定时器是倒数定时器。当它倒数到00时将会发生下溢，TMOF将被设置为“1”。与此同时，零标记将不会受影响。因此，请读取TMOF去调整是否让它下溢。

```

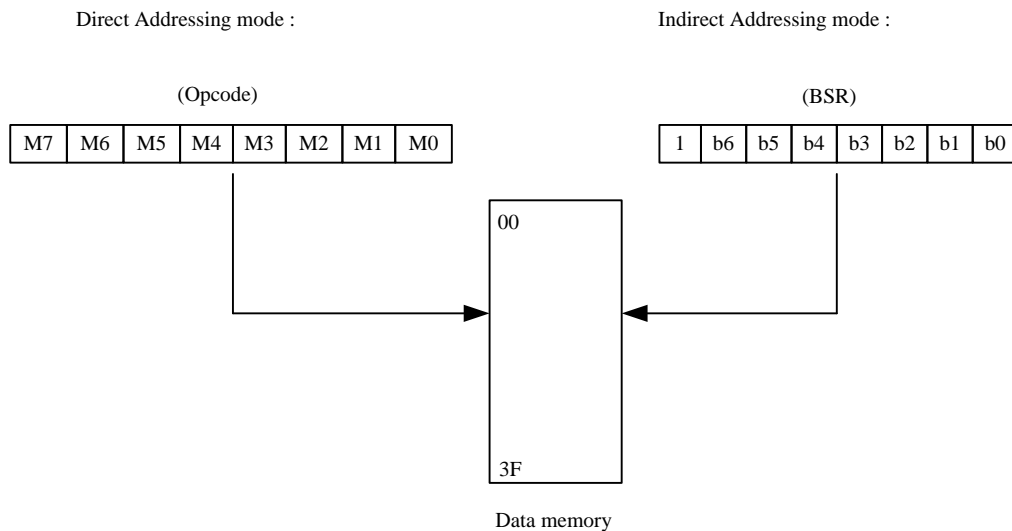
MOVLA    81H
MOVAM    IRQM ; set Tmr0 irq enable ;
MOVLA    FFH
MOVAM    TMR0 ; Tmr0 from ffh down count to 00h ;
MOVLA    C1H ; b7:tmr0 enable, b6: pre-load enable,
           b5: sys-clk/4, b3: pre-scaler assign to Tmr0,
           b2-b0: pre-scaler=4

SELECT
    
```



### 6.3 间接寻址

寄存器IAR (\$00) 及BSR (\$04) 用于间接寻址。BSR (Bank选择寄存器) 允许5-bit宽的操作数直接访问整个数据存储器的。方法如下图:



### 6.4 WDT (看门狗定时器)

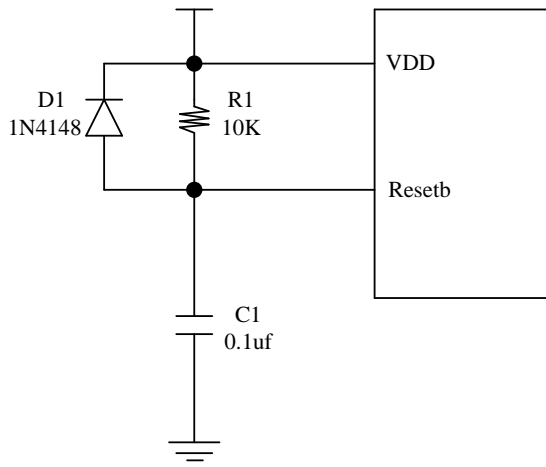
WDT是防止软体故障及跳过含有不可预知结果的未知页面的定时器。WDT时钟源是一个独立的内部RC振荡器。此定时器会受温度、电压及不同产品批号的影响。定时最短时间大约20ms，程式中可以使用SELECT指令设置预分频器然后获得不同的持续时间。

### 6.5 复位

以下列出了4种会引起复位的情况。掉电将会引起MK6A12DP复位，这样能在供电不足的环境下保护芯片，最后两种情况我们称之为热复位。不同的复位都会影响寄存器和数据存储器。 $\overline{TO}$  和  $\overline{PD}$  位用来决定复位的类型。

- (1) 上电复位
- (2) 低电压复位 (LVR)
- (3) RESETB脚位复位 (输入一个负脉冲)
- (4) WDT定时器溢出复位

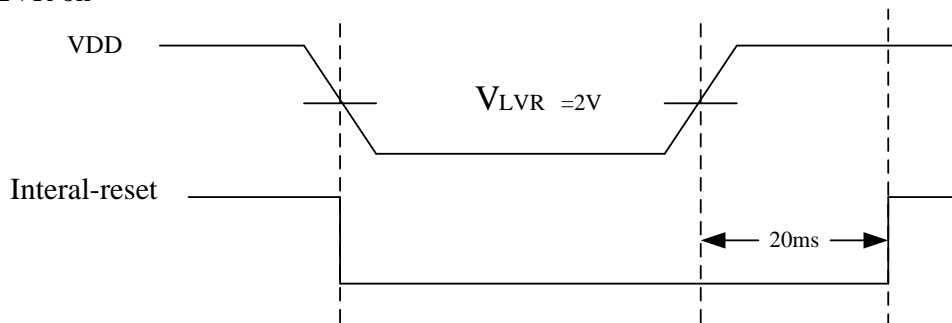




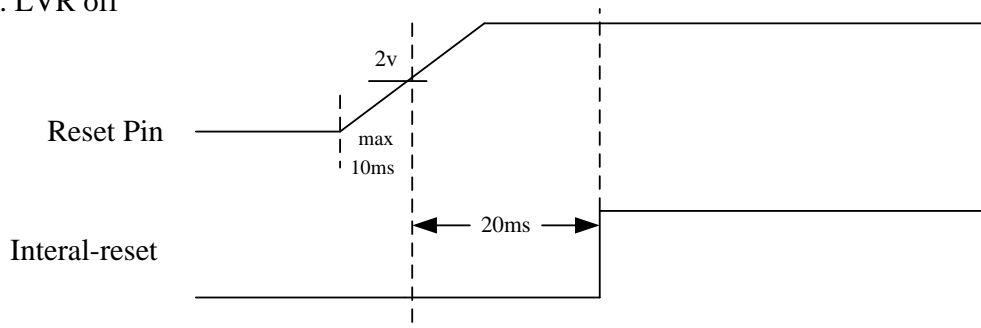
Reset Circuit

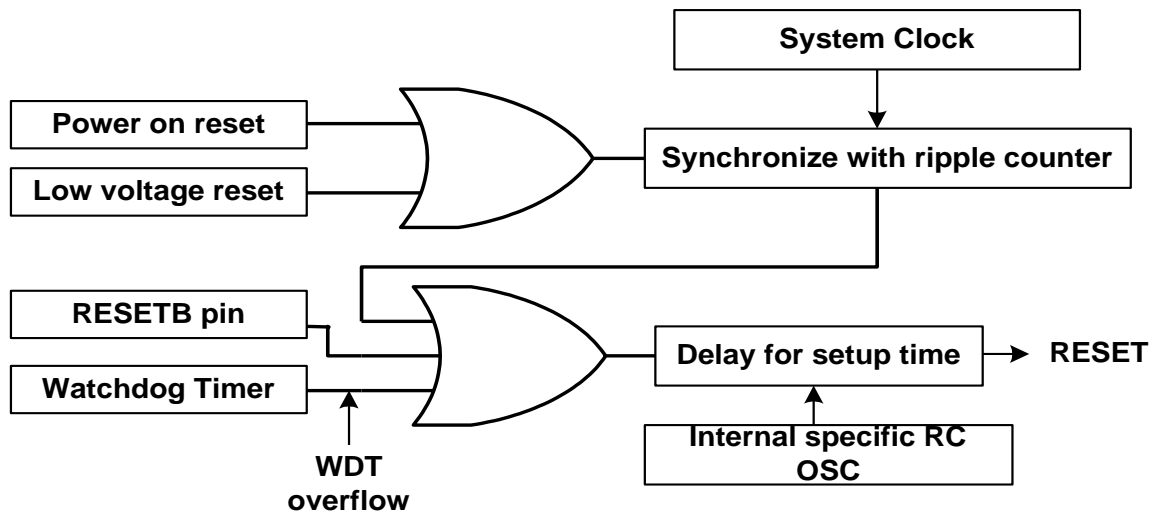
Timing :

1. LVR on



2. LVR off





系统复位图表

< 注 > 看门狗设置时间为大约20ms，由于电源电压，进程及温度差异，在时间设置上会有一些偏差。

Address	Name	Cold Reset	Warm Reset
N/A	Accumulator	xxxx xxxx	pppp pppp
N/A	IODIR	PB	1111 1111
		PA	1111
N/A	SELECT	0100 0000	0100 0000
00h	IAR	---- ----	---- ----
01h	TMR0	xxxx xxxx	pppp pppp
02h	PCL	11 1111 1111	11 1111 1111
03h	STATUS	0001 1xxx	#00# #ppp
04h	BSR	1xxx xxxx	1ppp pppp
09h	IRQM	0000 0000	0000 0000
0Ah	IRQF	0000 0000	0000 0000
0Bh	PA_PDM	xxxx 0000	xxxx 0000
0Ch	PB_PUP	0000 x000	0000 x000
0Dh	PB_PDM	00xx x000	00xx x000
0Eh	PB_POD	0000 x000	0000 x000
0Fh	WAKEUP	0000 x000	0000 x000
10h~3Fh	General Purpose RAM	xxxx xxxx	pppp pppp

< 注 > x: 未知的; p: 保存为原来的数值; #: 依据不同复位条件的数值

-: 不执行, 清“0”



### 6.5.1 STATUS 寄存器的复位条件

复位条件	状态寄存器	
	$\overline{TO}$	$\overline{PD}$
1. 上电复位	1	1
2. 正常操作时 RESETB 复位	U	U
3. 睡眠时 RESETB 复位	1	0
4. 睡眠时 WDT 复位	0	0
5. 正常操作时 WDT 复位	0	1
6. 脚位改变唤醒	1	0

< 注 > 1. 如果执行 CLRWDT 指令，则 4.5 项的内容将与以上提到的不同。

2. U: 未改变

3. 只有当复位及 PSA 脚位 (SELECT 寄存器) 被设置为 “1” 时， $\overline{TO}$  和  $\overline{PD}$  数据与数据表相同。如果 PSA 未设置为 “1”，则复位后的数据与数据表不同。

## 6.6 中断

MK6A12DP 提供两种中断，分别是 TMR0 和内部 INT。IRQM 和 IRQF 寄存器用来控制或判断所有中断的请求状态。IRQM 用来使能/禁止中断，IRQF 用来指出是哪一种中断发生。如果特殊 IRQM 不能使能则硬体中断将不会发生。但不管 IRQM 使能或禁止，IRQF 都会有状态反应。例如，使用者使能 TMR0 来开始计数，如果 IRQM 的 bit 0 使能，当定时器溢出，硬体中断将会发生，IRQF 的 bit 1 将被设置，与此同时，程序将跳到中断向量。使用者应清除中断服务程序中的 IRQF，否则中断将完全不工作。另一种情况是如果 IRQM 的 bit 0 禁止，当定时器溢出时，中断将不会产生，但 IRQF 的 bit 1 仍被设置，程序将会跳到中断向量。

### A. IRQM (\$09H)

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
IRQM	INTM	--	--	--	--	--	PB0M	TM0M

- Bit7 (INTM): 球形使能脚位

0: 禁止，所有中断屏蔽

1: 使能，所有中断不屏蔽

当中断正在进行时，INTM 将会被设置为 “0” 以防止其他中断的发生。当中断完成后，IRETI 指令将会设置 INTM 为 “1”。

- Bit1 (PB0M): 外部 INT 脚位中断使能/禁止

0: 禁止中断

1: 使能中断

- Bit0 (TM0M): TMR0 中断使能/禁止

0: 禁止中断

1: 使能中断



### B. IRQF (\$0AH)

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
IRQF	--	--	--	--	--	--	PB0F	TM0F

- Bit1 (PB0F): 外部 INT 管脚中断标记  
0: 中断信号不发生  
1: 中断信号发生
- Bit0 (TM0F): TMR0 中断标记  
0: 定时器溢出不发生  
1: 定时器溢出发生

## 6.7 STATUS寄存器

STATUS寄存器是一个包含零标记 (Z), 进位标记 (C), 四位进位标记 (DC), 掉电标记 ( $\overline{PD}$ ), 看门狗定时器溢出标记 ( $\overline{TO}$ ) 的8位寄存器, 它用于记录状态信息。

### A. STATUS(\$03H)

Register	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
STATUS	--	--	BS	$\overline{TO}$	$\overline{PD}$	Z	DC	C

- Bit5 (BS): 组选择  
0 (初始): 组 0 (000H ~ 1FFH)  
1: 组 1 (200H ~ 3FFH)
- Bit4 ( $\overline{TO}$ ): 定时器溢出标记位
- Bit3 ( $\overline{PD}$ ): 掉电标记位

$\overline{TO}$	$\overline{PD}$	描述
0	0	在睡眠模式中 WDT 定时器溢出
0	1	在普通模式中 WDT 定时器溢出
1	0	在睡眠模式中给 RESETB 输入一个“低电平”
1	1	上电复位
Unchanged	Unchanged	在普通模式中给 RESETB 输入一个“低电平”

- Bit2 (Z): 零标记位  
0: 逻辑操作结果不是0  
1: 逻辑操作结果是0
- Bit1 (DC): 四位进位与四位借位标记位  
加指令:  
0: 无低四位进位  
1: 从低四位进位



减指令:

0: 从低四位借位

1: 无低四位借位

- Bit0 (C): 进位与借位标记位

加指令:

0: 无进位

1: 从 MSB 进位

减指令:

0: 从MSB借位

1: 无借位

## 6.8 唤醒功能

### 6.8.1 脚位变化唤醒

此芯片提供脚位信号触发唤醒功能，当输入口有信号触发，芯片将会从睡眠模式中返回。为了从睡眠模式中安全唤醒，我们建议在进入睡眠模式前将输入脚位读为储备数据。编程举例如下所示：

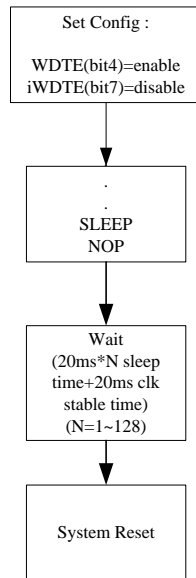
```
MOVLA    FFh
IODIR    PORTB    ;// 设置 B 口的 0~7 脚位为输入，只有输入脚位会被唤醒
.....
MOV      PORTB,a  ;// 睡眠前存储输入脚位数据
MOVLA    01H
MOVAM    WAKEUP,0 ;// 设置 PB0 为唤醒脚位
SLEEP                                ;// 如果不能执行读取指令，则不能进入 SLEEP 模式
NOP                                           ;// 当芯片唤醒时增加NOP指令来延迟一会儿
```

### 6.8.1 i\_WDT 唤醒

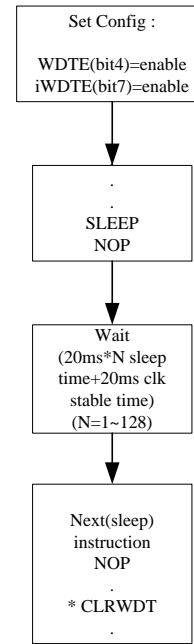
该芯片提供内部看门狗 (i\_WDT) 唤醒功能。当看门狗定时器溢位，它将从睡眠模式返回。为了安全地从睡眠模式中唤醒，此睡眠模式必须设置两种配置位使能 i\_WDT (bit7)，WDTE (bit4)。在此阶段，寄存器 WAKEUP (\$0FH) 的 bit 7 (EN7) 将会被禁止。i\_WDT 的设置流程如下：



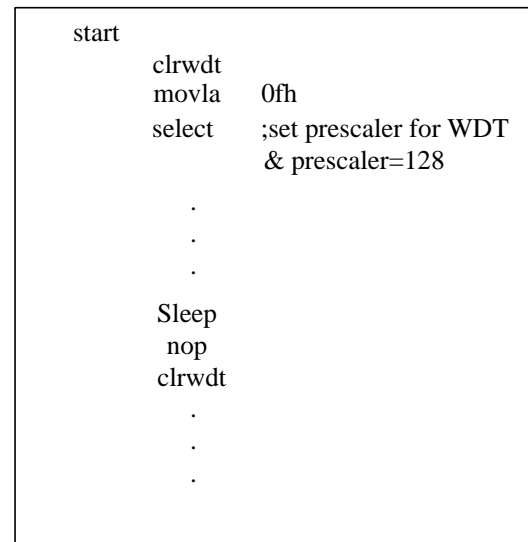
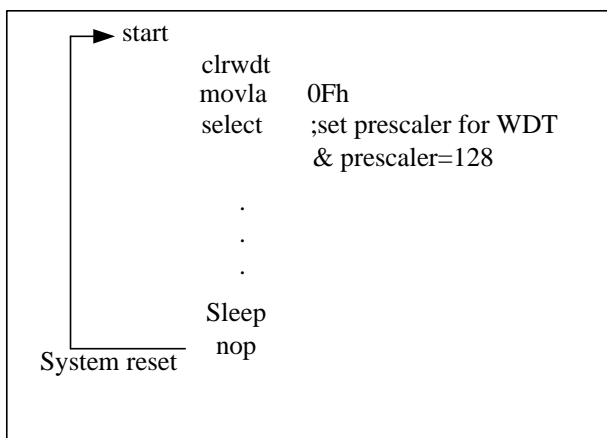
**WDT-Wakeup :**  
(Watch-dog timer wake-up)



**i\_WDT-Wakeup :**  
(Internal watch-dog timer  
wake-up)



\*When wakeup must  
CLRWDT, otherwise watch-  
dog timer will keep operation





## 7. 指令集

< 注 > 指令循环是系统时钟/4

Mnemonic Operands	Instruction Code (Advance)	Cycles	Status Affected	OP-code
ADD M, m	$(M) + (\text{acc}) \rightarrow (M)$	1	C, DC, Z	01 0101 1MMM MMMM
ADD M, a	$(M) + (\text{acc}) \rightarrow (\text{acc})$	1	C, DC, Z	01 0101 0MMM MMMM
AND M, m	$(M) \cdot (\text{acc}) \rightarrow (M)$	1	Z	01 0100 1MMM MMMM
AND M, a	$(M) \cdot (\text{acc}) \rightarrow (\text{acc})$	1	Z	01 0100 0MMM MMMM
ANDLA I	Literal $\cdot (\text{acc}) \rightarrow (\text{acc})$	1	Z	11 1001 iiiiii
BC M, b0	Clear bit0 of (M)	1	None	00 1100 0MMM MMMM
BC M, b1	Clear bit1 of (M)	1	None	00 1100 1MMM MMMM
BC M, b2	Clear bit2 of (M)	1	None	00 1101 0MMM MMMM
BC M, b3	Clear bit3 of (M)	1	None	00 1101 1MMM MMMM
BC M, b4	Clear bit4 of (M)	1	None	00 1110 0MMM MMMM
BC M, b5	Clear bit5 of (M)	1	None	00 1110 1MMM MMMM
BC M, b6	Clear bit6 of (M)	1	None	00 1111 0MMM MMMM
BC M, b7	Clear bit7 of (M)	1	None	00 1111 1MMM MMMM
BS M, b0	Set bit0 of (M)	1	None	00 1000 0MMM MMMM
BS M, b1	Set bit1 of (M)	1	None	00 1000 1MMM MMMM
BS M, b2	Set bit2 of (M)	1	None	00 1001 0MMM MMMM
BS M, b3	Set bit3 of (M)	1	None	00 1001 1MMM MMMM
BS M, b4	Set bit4 of (M)	1	None	00 1010 0MMM MMMM
BS M, b5	Set bit5 of (M)	1	None	00 1010 1MMM MMMM
BS M, b6	Set bit6 of (M)	1	None	00 1011 0MMM MMMM
BS M, b7	Set bit7 of (M)	1	None	00 1011 1MMM MMMM
BTSC M, b0	If bit0 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0100 0MMM MMMM
BTSC M, b1	If bit1 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0100 1MMM MMMM
BTSC M, b2	If bit2 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0101 0MMM MMMM
BTSC M, b3	If bit3 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0101 1MMM MMMM
BTSC M, b4	If bit4 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0110 0MMM MMMM



BTSC M, b5	If bit5 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0110 1MMM MMMM
BTSC M, b6	If bit6 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0111 0MMM MMMM
BTSC M, b7	If bit7 of (M) = 0, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0111 1MMM MMMM
BTSS M, b0	If bit0 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0000 0MMM MMMM
BTSS M, b1	If bit1 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0000 1MMM MMMM
BTSS M, b2	If bit2 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0001 0MMM MMMM
BTSS M, b3	If bit3 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0001 1MMM MMMM
BTSS M, b4	If bit4 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0010 0MMM MMMM
BTSS M, b5	If bit5 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0010 1MMM MMMM
BTSS M, b6	If bit6 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0011 0MMM MMMM
BTSS M, b7	If bit7 of (M) = 1, skip next instruction	1 + (skip)	None	00 0011 1MMM MMMM
CLRA	Clear accumulator	1	Z	01 0001 0000 0000
CLR M	Clear memory M	1	Z	01 0001 1MMM MMMM
CLRWDT	Clear watch-dog register	1	TO, PO	01 0000 0000 0001
COM M, m	$\sim(M) \rightarrow (M)$	1	Z	01 0010 1MMM MMMM
COM M, a	$\sim(M) \rightarrow (acc)$	1	Z	01 0010 0MMM MMMM
DEC M, m	Decrement M to M	1	Z	01 0110 1MMM MMMM
DEC M, a	$(M) - 1 \rightarrow (acc)$	1	Z	01 0110 0MMM MMMM
DECSZ M, m	$(M) - 1 \rightarrow (M)$ , skip if (M) = 0	1 + (skip)	None	01 0111 1MMM MMMM
DECSZ M, a	$(M) - 1 \rightarrow (acc)$ , skip if (M) = 0	1 + (skip)	None	01 0111 0MMM MMMM
INC M, m	$(M) + 1 \rightarrow (M)$	1	Z	01 1000 1MMM MMMM
INC M, a	$(M) + 1 \rightarrow (acc)$	1	Z	01 1000 0MMM MMMM
INCSZ M, m	$(M) + 1 \rightarrow (M)$ , skip if (M) = 0	1 + (skip)	None	01 1001 1MMM MMMM
INCSZ M, a	$(M) + 1 \rightarrow (acc)$ , skip if (M) = 0	1 + (skip)	None	01 1001 0MMM MMMM
IODIR M	Set i/o direction	1	None	01 0000 0000 0MMM
IOR M, m	$(M) \text{ ior } (acc) \rightarrow (M)$	1	Z	01 1111 1MMM MMMM
IOR M, a	$(M) \text{ ior } (acc) \rightarrow (acc)$	1	Z	01 1111 0MMM MMMM
IORLA I	Literal ior (acc) $\rightarrow (acc)$	1	Z	11 0011 iiiii iiiii





LCALL I	Call subroutine. However, LCALL can addressing 1K address	2	None	10 0iii iiiiii
LGOTO I	Go branch to any address	2	None	10 1iii iiiiii
MOVAM m	Move data form acc to memory	1	None	01 0000 1MMM MMMM
MOVLA I	Move literal to accumulator	1	None	11 0001 iiiiii
MOV M, m	(M) → (M)	1	Z	01 0011 1MMM MMMM
MOV M, a	(M) → (acc)	1	Z	01 0011 0MMM MMMM
NOP	No operation	1	None	01 0000 0000 0000
RET	Return	2	None	11 1111 0111 1111
RETI	Return and enable INTM	2	None	11 1111 1111 1111
RETLA I	Return and move literal to accumulator	2	None	11 1100 iiiiii
RL M, m	Rotate left from m to itself	1	C	01 1100 1MMM MMMM
RL M, a	Rotate left from m to acc	1	C	01 1100 0MMM MMMM
RR M, m	Rotate right from m to itself	1	C	01 1110 1MMM MMMM
RR M, a	Rotate right from m to acc	1	C	01 1110 0MMM MMMM
SELECT	Set select register	1	None	01 0000 0000 0010
SLEEP	Enter sleep (saving) mode	1	TO, PO	01 0000 0000 0011
SUB M, m	(M)–(acc) → (M)	1	C, DC, Z	01 1010 1MMM MMMM
SUB M, a	(M)–(acc) → (acc)	1	C, DC, Z	01 1010 0MMM MMMM
SWAP M, m	Swap data from m to itself	1	None	01 1101 1MMM MMMM
SWAP M, a	Swap data from m to acc	1	None	01 1101 0MMM MMMM
XOR M, m	(M) xor (acc) → (M)	1	Z	01 1011 1MMM MMMM
XOR M, a	(M) xor (acc) → (acc)	1	Z	01 1011 0MMM MMMM
XORLA I	Literal xor (acc) → (acc)	1	Z	11 1000 iiiiii

< 注 > 进入睡眠指令后，请增加一个 NOP 指令来进行延时。



## 8. 电气特性

### 8.1 绝对最大额定值

电源电压 .....  $V_{SS}-0.3V$  to  $V_{SS}+5.5V$       存储温度 .....  $-40^{\circ}C$  to  $125^{\circ}C$   
 输入电压 .....  $V_{SS}-0.3V$  to  $V_{DD}+0.3V$       工作温度 .....  $-20^{\circ}C$  to  $85^{\circ}C$

### 8.2 直流电特性

Symbol	Parameter	Test Conditions		Min.	Typ.	Max.	Unit
		VDD	Conditions				
VDD	Operating Voltage	---		2.2		5.5	V
$V_{IH1}$	PA0-3, PB0-2, PB4-PB7	5V	Input Low to High Voltage		1.95		V
	Input High Voltage	3V		1.5			
$V_{IL1}$	PA0-3, PB0-2, PB4-PB7	5V	Input high to Low Voltage		1.35		V
	Input Low Voltage	3V		1.00			
$V_{IH2}$	RESET PB3	5V	Input Low to High Voltage		2.3		V
	Input High Voltage	3V		1.6			
$V_{IH2}$	RESET PB3	5V	Input high to Low Voltage		1.35		V
	Input Low Voltage	3V		0.9			
$I_{DD1}$	Standby Current	5V	WDT disable,(LV ON)			2	$\mu A$
			WDT disable,(LV OFF)			1	
			WDT enable,(LV ON)			11	
		3V	WDT enable, (LV OFF)			9	
			WDT disable,(LV ON)			1.6	
			WDT disable,(LV OFF)			1	
$I_{DD1}$	operating current	5V	reset=hi, Fosc=4MHZ, No Load		2		mA
			$I_{IL}$	Input Leakage Current	5V	$V_{in}=V_{DD}, V_{SS}$	
$I_{OH}$	output high driving current	5V	$V_{oh}=0.9V_{DD}$		-9		mA
		3V	$V_{oh}=0.9V_{DD}$		-4		mA
$I_{OL}$	output low sink current	5V	$V_{ol}=0.1V_{DD}$		20		mA
		3V	$V_{ol}=0.1V_{DD}$		8		mA



V <sub>LV</sub>	Low Voltage reset (LVR)		25°C	1.9	2.05	2.2	V
R <sub>PH</sub>	Pull-high Resistance	3V		95	115	135	KΩ
		5V		25	45	75	KΩ
R <sub>PL</sub>	Pull-low Resistance	3V		60	80	100	KΩ
		5V		15	30	45	KΩ

### 8.3 交流电特性

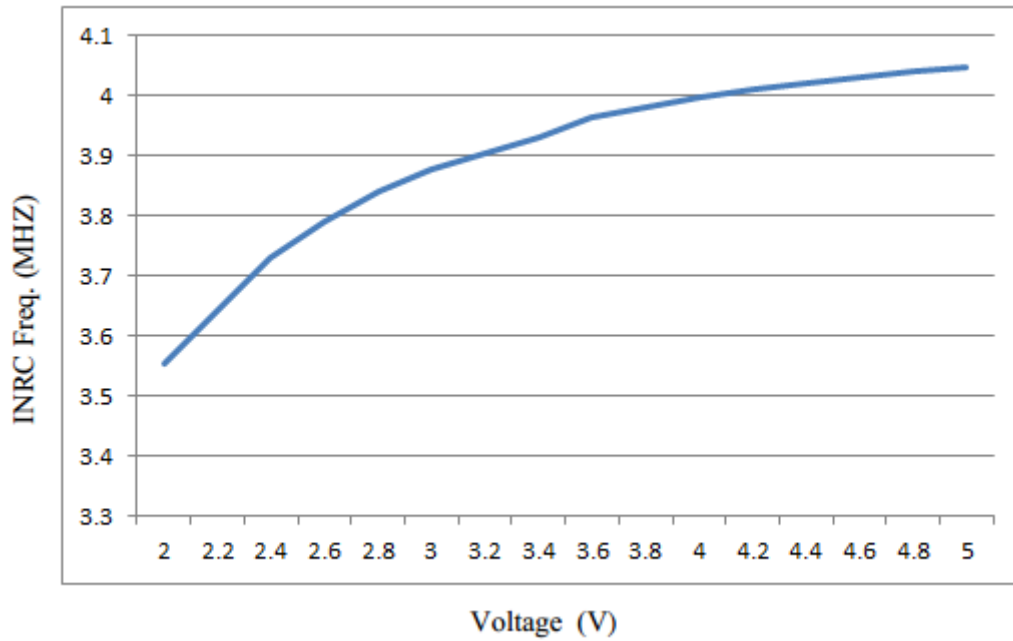
Symbol	Parameter	Test Conditions		Min	Typ	Max	Unit
		Conditions	VDD				
f <sub>sys1</sub>	System Clock	LP Crystal mode	5V	32		200	Khz
			3V	32		200	
f <sub>sys2</sub>	System Clock	NT Crystal mode	5V	0.2		10	Mhz
			3V	0.2		10	
f <sub>sys3</sub>	System Clock	HS Crystal mode	5V	10		20	Mhz
f <sub>sys4</sub>	System Clock	RC mode VDD = 2.4V – 5.5V		3.6	4	4.4	Mhz
T <sub>wdt</sub>	Watchdog Timer		5V		20		mS
			3V		24		
T <sub>PRT1</sub>	Power On Reset Time	RES_T = 1 (config b7)	5V		20		mS
			3V		24		
T <sub>PRT2</sub>	Power On Reset Time	RES_T = 0 (config b7)	5V		600		us
			3V		680		



#### 8.4INT\_RC 振荡器频率 跟 电压比较

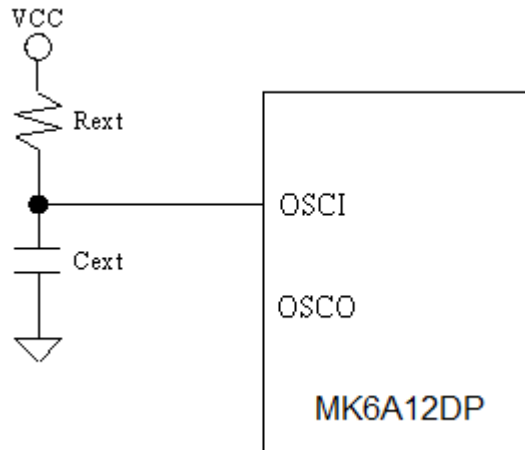
工作电压 = 2.0V - 5V

工作温度 = 25°C





### 8.5 EXT\_RC 振荡器频率



<注> 使用 EXT\_RC 时, PB4/OSCO 不能设定为 I/O 使用

下表为典型的外部 RC 振荡频率数据表

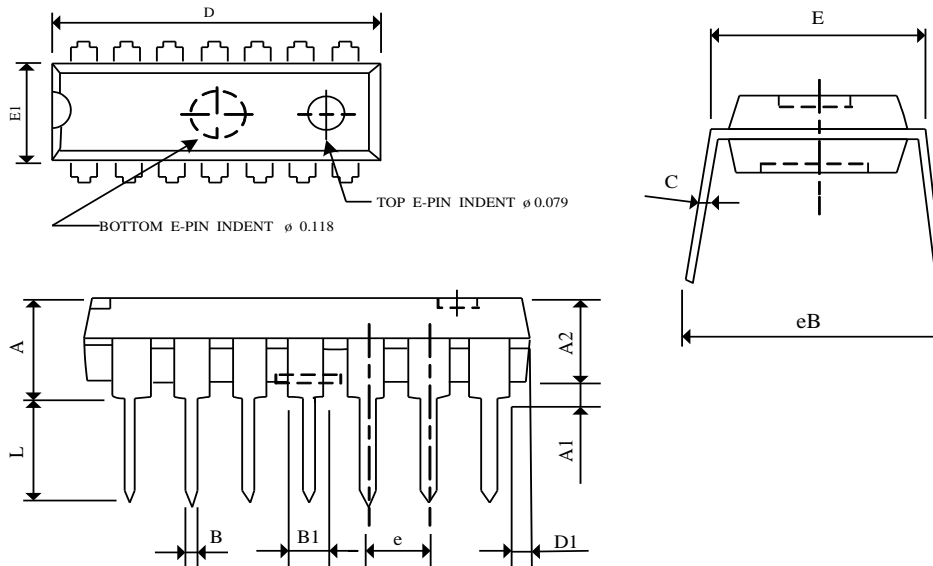
当  $C_{ext} = 0.01\mu f$  (103)

Rext	5V	3V
<b>615K</b>	500 KHZ	500 KHZ
<b>304K</b>	1 MHZ	0.992 MHZ
<b>150K</b>	2 MHZ	1.972 MHZ
<b>74K</b>	4 MHZ	3.892 MHZ
<b>36.1K</b>	8 MHZ	7.504 MHZ
<b>28.7K</b>	10 MHZ	8.908 MHZ



## 9. 封装尺寸

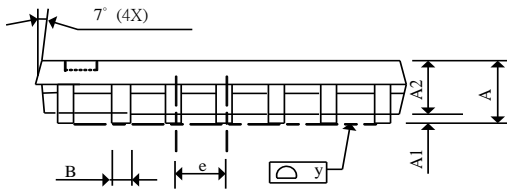
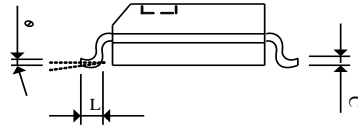
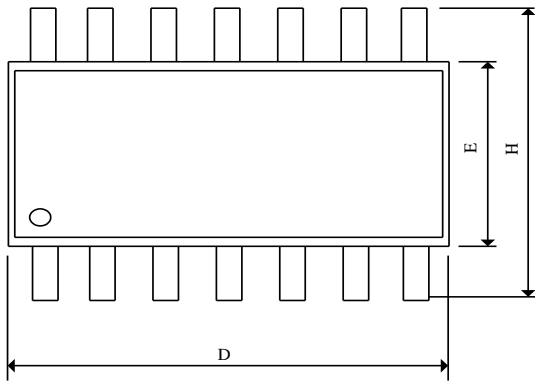
(a) 14 Pin DIP



SYMBOLS	DIMENSIONS IN MILLIMETERS			DIMENSIONS IN INCHES		
	MIN	NOM	MAX	MIN	NOM	MAX
A	—	—	4.57	—	—	0.180
A1	0.38	—	—	0.015	—	—
A2	3.25	3.30	3.45	0.128	0.130	0.136
B	0.36	0.46	0.56	0.014	0.018	0.022
B1	1.27	1.52	1.78	0.050	0.060	0.070
C	0.20	0.25	0.33	0.008	0.010	0.013
D	18.90	19.15	19.30	0.744	0.754	0.760
D1	1.07	1.19	1.32	0.042	0.047	0.052
E	7.62	—	8.26	0.300	—	0.325
E1	6.35	6.50	6.65	0.250	0.256	0.262
e	—	2.54	—	—	0.100	—
L	3.18	—	—	0.125	—	—
eB	8.64	—	9.65	0.340	—	0.380



(b) 14 Pin SOP



SYMBOLS	DIMENSIONS IN MILLIMETERS			DIMENSIONS IN INCHES		
	MIN	NOM	MAX	MIN	NOM	MAX
A	1.35	1.60	1.75	0.053	0.063	0.069
A1	0.10	—	0.25	0.004	—	0.010
A2	—	1.45	—	—	0.057	—
B	0.33	—	0.51	0.013	—	0.020
C	0.19	—	0.25	0.007	—	0.010
D	8.55	—	8.75	0.337	—	0.344
E	3.80	—	4.00	0.150	—	0.157
e	—	1.27	—	—	0.050	—
H	5.80	—	6.20	0.228	—	0.244
L	0.40	—	1.27	0.016	—	0.050
Y	—	—	0.10	—	—	0.004
$\theta$	0°	—	8°	0°	—	8°



## 10. 版本历史纪录

文档编号	发布日期	变更通知
<b>MK6a12dp v0.1</b>	<b>20140516</b>	<b>数据手册发布</b>





## 11. 免责声明

本规范的内容如有变更，恕不另行通知。本文件中的信息被认为是准确和可靠。然而，Mikkon 不给任何陈述或保证，明示或暗示，至于这些信息的准确性或完整性，并应具有对使用这些信息的后果不承担任何责任。如果这是从 Mikkon 之外提供的说明书，Mikkon 对本文档中的内容概不负责。

Mikkon 产品并非设计，授权或保证其适合于生命支持，生命危险或安全关键系统，装置或设备，也没有在应用中的 Mikkon 产品的故障或故障可合理预期导致人身伤害，死亡或严重的财产或环境损害。Mikkon 及其供应商在此类设备或应用程序包含 Mikkon 产品和/或使用，因此这种包容性和/或使用不承担任何责任，客户需自行承担相对的风险。

高于一个或多个极限值应力会导致器件的永久性损坏。极限应力值仅为额定值该设备在这些或以上的在推荐的工作条件给定的部分（如果有的话）或本文件特征的的部分的任何其他条件（合适）的操作是不值得的。常量或反复暴露限制值将永久和不可逆转地影响设备的质量和可靠性。