

FF809M203

NET IMPRESS  
コントロールモジュール用  
マイコンパック

対象マイコン：MB95F634

マイコンパック取扱説明書

横河デジタルコンピュータ株式会社

FF809M203 (MB95F634)

## 改訂履歴

版	発行日付	変更内容
第1版	2016.12.01	新規発行

### おことわり

- 1) 本書の内容の全部または一部を、無断転載することは禁止されています。
- 2) 本書の内容は、改良のため予告なしに変更することがあります。
- 3) 本書の内容について、ご不審な点やお気付きの点がございましたらご連絡ください。
- 4) 本製品を運用した結果の内容の影響につきましては、3)に関わらず責任を負いかねますのでご了承ください。

© Yokogawa Digital Computer Corporation. All Rights Reserved.

Printed in Japan

## 目次

1. 概要.....	3
2. 仕様.....	4
2-1. 対象マイコンと仕様.....	4
3. 不揮発性レジスタ（NVR）について.....	5
3-1. 概要.....	5
3-2. 本機能による制限事項.....	5
4. ターゲットシステムとの接続と専用コネクタ.....	6
4-1. 信号一覧表.....	6
4-2. 代表的な接続例.....	7
4-3. 制御信号波形.....	9
5. マイコンパックのロード方法.....	11
5-1. ファイル構成.....	11
5-2. リモートコントローラ（AZ490）の接続.....	12
5-3. マイコンパックのロード方法.....	13
6. ご利用上の注意.....	14

## 1. 概要

FF809M203は、NET IMPRESS用のコントロールモジュール FF809用のマイコンパックとなっており、Cypress Semiconductor Corporation 製：MB95F634を対象機種とするパラメータテーブルになっております。

その他のマイコンへの対応については、弊社または代理店へお問い合わせください。

本マイコンパックをご使用できるコントロールモジュールは、下記のとおりになっております。

### 【 対応コントロールモジュール 】

**FF809 Ver. 12.08以上**

### < ご注意 >

本マイコンパックは、所定のコントロールモジュールとの組み合わせで使用することができます。

所定のコントロールモジュール以外との組み合わせでは、使用しないで下さい。

マイコンパック取扱説明書には、マイコンパック固有の取り扱い上の注意事項が記されていますので、ご利用にあたっては、必ず取扱説明書をお読みください。

リモートコントローラ（AZ490）を用いて本マイコンパックを使用します。

マイコンパックのロード方法につきましては、第4章をご参照ください。

尚、ご不明な点がございましたら、弊社または代理店へお問い合わせください。

### 【 確認事項 】

- a. 本マイコンパックとロードをおこなうコントロールモジュールとの組み合わせが正しい組み合わせになっているか？

ご使用になられるマイコンとメモリサイズ、電源仕様などが正しいことを、ご確認ください。  
パラメータの値が正しくない場合は、マイコンを破壊する恐れがございますので、十分に注意してください。

ご不明な点は、弊社または代理店へお問い合わせください。

## 2. 仕様

### 2-1. 対象マイコンと仕様

特に記載なき項目は、NET IMPRESS 標準に準じます。

	代表マイコン	FF809M203
マイコン	MB95F334	MB95F634
フラッシュメモリ容量	20KByte	20KByte
フラッシュメモリアドレス	#0000B000 ~ #0000FFFF	#00001000 ~ #00001FFF #0000C000 ~ #0000FFFF
オブジェクトファイル フォーマット	インテルHEX モトローラS バイナリ	同左
デフォルト	モトローラS	同左
ターゲットインタフェース	UART (非同期通信) インタフェース 62500bps <input type="checkbox"/> MSBファースト <input checked="" type="checkbox"/> LSBファースト	
書き込み時のターゲット マイコン動作周波数	内蔵CRクロック	同左
書き込み時のターゲット インタフェース電圧	3.0V ~ 5.25V	同左

\*1: デバイスファンクションの非実行中は、高インピーダンス出力状態になっています。

### 3. 不揮発性レジスタ (NVR) について

#### 3-1. 概要

本コントロールモジュールで書き換えを行った場合、メインCRクロックトリミング値については書き換え前の値が保持されます。#FFBB番地～#FFBD番地は書き換えできませんのでご注意ください。

#### 3-2. 本機能による制限事項

##### ①ブランクチェック

ブランクチェックを実施した場合、#FFBB番地～#FFBD番地はチェックされません。

##### ②リードベリファイ

リードベリファイを実施した場合、#FFBB番地～#FFBD番地はオブジェクトファイルと異なるデータであってもパスします。

##### ③チェックSUM

デバイスファンクション実行時のチェックSUMは、#FFBB番地～#FFBD番地はオブジェクトファイルのデータで計算されます。

## 4. ターゲットシステムとの接続と専用コネクタ

### 4-1. 信号一覧表

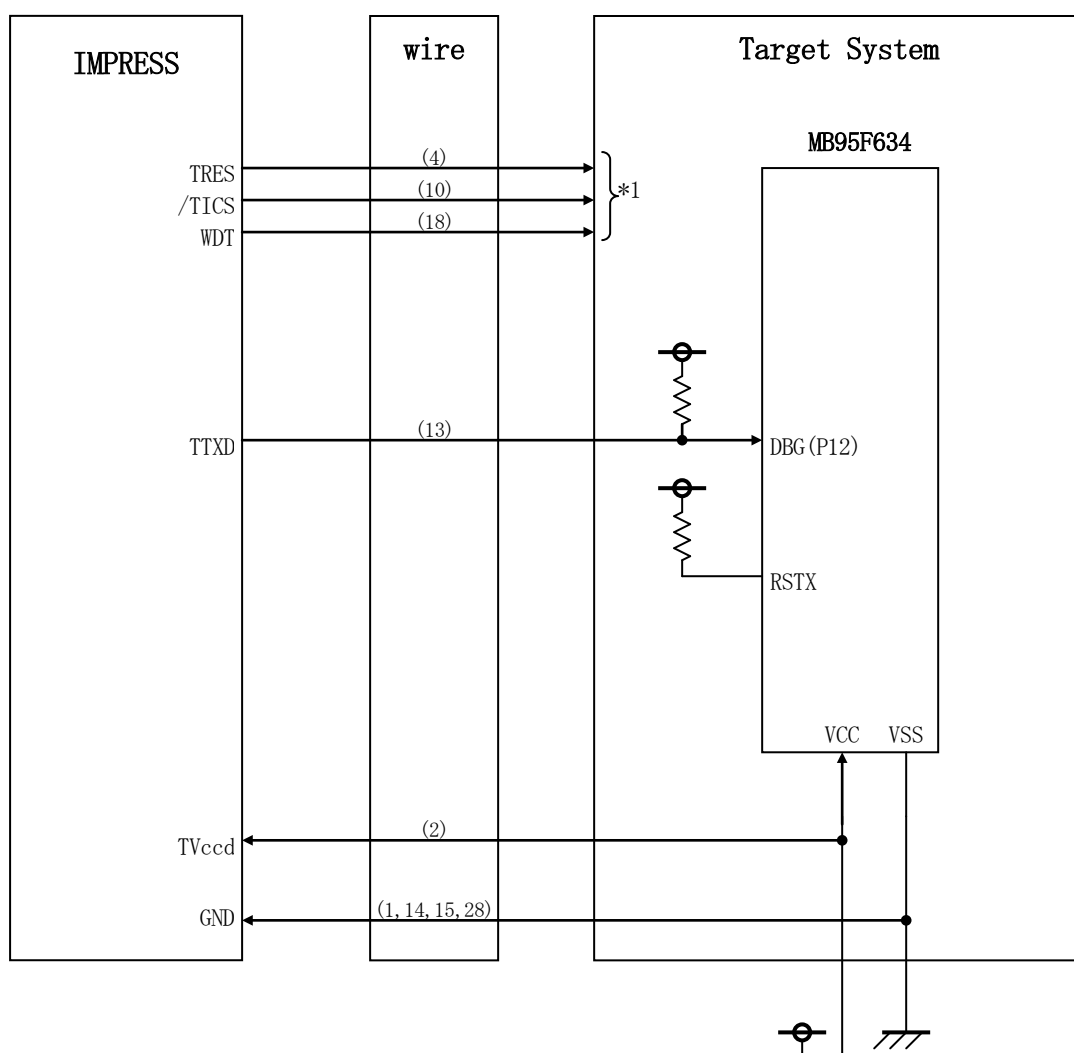
本マイコンパックをご利用頂いた場合のターゲットプローブコネクタ端の信号表を示します。

マイコン信号名	NET IMPRESSの標準信号名				マイコン信号名
VSS	GND	(15)	(1)	GND	VSS
	TVpp1	16	(2)	TVccd	VCC
	TVpp2	17	3	Vcc	
ウォッチドッグパルス 信号	WDT	(18)	(4)	TRES	正論理/TRES
	TAUX3 TVpp1c	19	5	/TRES	
	TAUX4 TVpp2c	20	6	TCK	
	reserved	21	7	reserved	
	reserved	22	8	reserved	
	TAUX	23	9	TAUX2 (TRW)	
	TBUSY	24	(10)	/TICS	マルチプレクサ用信号
	TIO	25	11	TAUX5 (/TOE)	
	TVccs	26	12	TMODE	
	TRXD	27	(13)	TTXD	DBG (P12)
VSS	GND	(28)	(14)	GND	VSS

ターゲットプローブ信号表 (FF809M203)

- は、必ず接続頂く信号線です。
- ( ) は、必要な時のみ接続してください。
- も ( ) も印のない信号線はターゲットシステムの回路には接続しないでください。  
詳細については、弊社サポートセンタにお問い合わせください。
- 各信号線のインタフェース回路については、プログラマ本体の『Instruction Manual』をご覧ください。

## 4-2. 代表的な接続例



< ターゲットシステムとの接続例 >

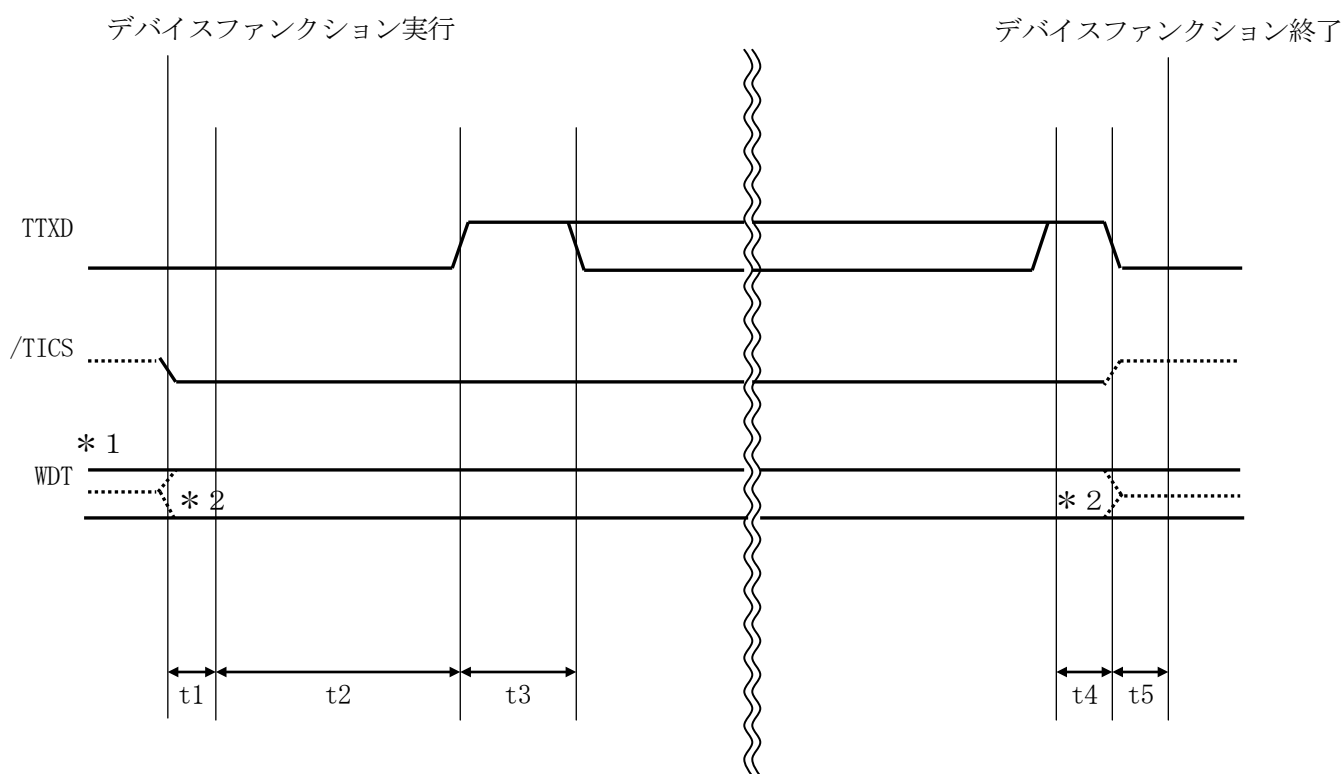
\* ライタと接続する端子への抵抗の推奨値は  $2\text{K}\Omega \sim 4.7\text{K}\Omega$  です。

\* 1 オプション機能です。



- ① “書き込みモード” など一部の書き込み信号がユーザシステムとの共用端子に定義されている場合には、それらの信号のマルチプレクス回路をユーザシステムに実装してください。／T I C S信号は、NET I M P R E S Sのデバイスファンクション実行時にだけアサートされる信号です。  
この信号によって共用端子に実装される信号切り替えを行います。  
書き込み制御に使われるこれらの信号が、フラッシュマイコンから制御用専用信号線として定義されるターゲットシステムでは、マルチプレクス回路は不要です。  
マルチプレクス回路をユーザターゲットシステムにいらていただくことにより、／T I C Sがネゲートされている時（デバイスファンクションを実行していない時）にNET I M P R E S Sが接続されていない（コネクタを外した）状態と同一の条件をつくることができます。
- ②WDT信号端子には、WDT P e r i o d【 F U N C D 5 】で設定されたクロック信号がNET I M P R E S Sより出力されます。（常時出力：C r - O P E N出力）  
フラッシュメモリ書き込み中に、所定のクロック信号が必要なユーザ回路へ接続しご利用ください。
- ③NET I M P R E S Sでは、標準プローブ中に／T R E S信号を設けてあります。  
／T R E S信号は、ターゲットシステム内でワイヤードオアをとり、マイコンの／R E S E T端子に接続して頂けるよう、オープンコレクタ出力の信号としています。  
T R E S信号は、ターゲットシステムが正論理のリセット信号を必要としている場合にご利用いただけます。T R E S信号は、トータムポール出力の信号です。

### 4-3. 制御信号波形



	ライタ仕様
t1	200 ms (min)
t2	1000 ms (min)
t3	10 ms (min)
t4	50 ms (min)
t5	50ms (min)

“—————” は、Hi zを示します。

\* 1 WDTはオープンコレクタ出力です。

\* 2 オプション機能です。

- ①フラッシュプログラムの電源投入後、ターゲットシステムの電源を入れてください。この際フラッシュプログラムはTTXD信号を“L”にし、WDT信号（出力）から周期的なパルスが出力されます。
  - ②プログラムコマンドの起動によって／TICSがアサートされ、フラッシュプログラム用の通信チャンネルがターゲットシステム上でフラッシュプログラム側に接続されます。  
（フラッシュプログラム用の通信チャンネル及び、関連信号が他のユーザ回路から独立して常時フラッシュプログラムに専有されるシステムでは、本信号による信号切り替えは必要ありません）
  - ③プログラミングモードが起動され、規定の通信回線を使ってNET IMPRESSとの通信を始めます。通信は、あらかじめ設定されている通信条件で行います。
  - ④デバイスファンクション終了後、TTXDを“L”にします。また、／TICSをネゲートします。  
（／TICSネゲート後も、WDT信号（出力）から周期的なパルスが出力されつづけます）
- \*再度デバイスファンクションを実行する場合は必ずターゲットシステムの電源を入れなおしてください。電源をONにしたままの連続してデバイスファンクションを実行することはできません。  
（ライター本体の電源を入れなおす必要はありません）

## 5. マイコンパックのロード方法

### 5-1. ファイル構成

本マイコンパックをご利用いただくにあたって、事前に以下のファイルをご用意ください。

弊社提供ファイル

ファイル名	内容
V1208F809. CM *1	定義体ファイルです。 *本マイコンパックには付属しません。
V1200M203F809. PRM	MB95F634のデバイス情報が内蔵されているパラメータテーブルファイルです。(62500bps)

- \*1 最新の定義体バージョンは本項に記載されているバージョンと異なる場合があります。  
(ファイル名「Vxxxxx～. CM」のxxxxが定義体のバージョンを示します。)  
詳細は弊社または代理店にお問い合わせ下さい。

お客様にご用意いただくファイル

ファイル名	内容
Object. xxx	書き込み用のオブジェクトファイルです。
Object. YSM	バッファRAM不正変化検出用のファイルです。 詳細はNET IMPRESSのインストラクションマニュアルをご参照ください。

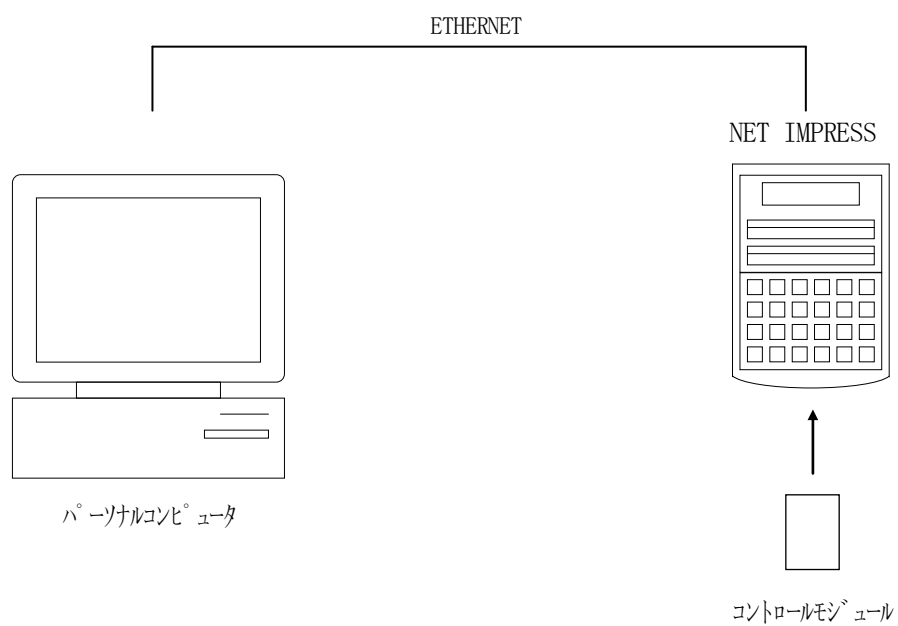
## 5-2. リモートコントローラ (AZ490) の接続

AZ490は、パーソナルコンピュータ (Windows環境) 上で動作いたします。

パーソナルコンピュータとNET IMPRESSをETHERNETケーブルで接続します。

NET IMPRESSには、ターゲットマイコン用のコントロールモジュールを実装しておきます。

NET IMPRESSに実装されたコントロールモジュールにマイコンパックをロードすることとなります。

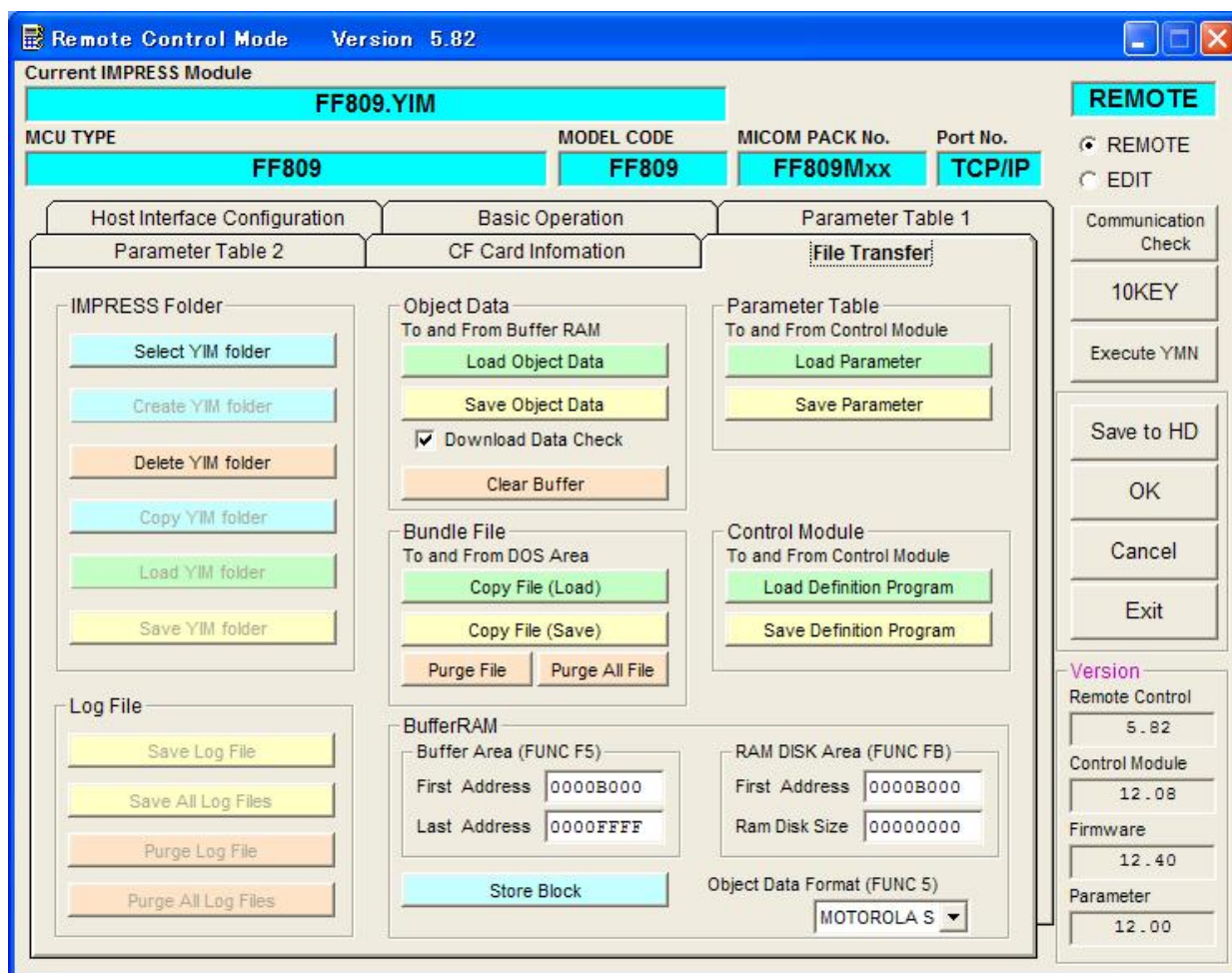


### 5-3. マイコンパックのロード方法

マイコンパックのロードは、リモートコントローラ（AZ490）でおこないます。

ロード機能は、【 File Transfer 】画面の【 Load Parameter 】機能を使用し、コントロールモジュールへのロードをおこないます。

パラメータロード機能を選択いたしますと、パラメータファイルを選択する画面が表示されますので、マイコンパックのパラメータを選択し、実行してください。



## 6. ご利用上の注意

- ①本コントロールモジュールは、弊社フラッシュマイコンプログラマ専用のコントロールモジュールです。弊社、フラッシュマイコンプログラマ以外ではご使用にならないでください。
- ②本コントロールモジュールは指定されたフラッシュマイコン専用のもので、他のマイコンへの書き込みには、書き込みを行うマイコン専用のコントロールモジュールをご利用ください。マイコンとコントロールモジュールとの対応を誤って使用すると、ターゲットシステムを破壊する恐れがあります。
- ③NET IMPRESSは、ターゲットシステムとのインタフェースIC（NET IMPRESS内部IC）電源用に数mAの電流をTVcc端子より消費いたします。
- ④デバイスファンクション又は、ファンクション実行中には、コントロールモジュールの脱着は、行わないでください。  
コントロールモジュールアクセス中に、脱着してしまいますとコントロールモジュールを破壊する恐れがあります。
- ⑤フラッシュマイコンプログラマは、コントロールモジュールを実装した状態で動作します。