

32 位微控制器

HC32F460 系列的硬件开发指南

适用对象

F系列	HC32F460
-----	----------



目 录

1	摘要	3
	电源	
	复位	
	模式 PIN	
	GPIO	
	参考原理图	
	总结	
	版本信息 & 联系方式	



1 摘要

本篇应用笔记主要介绍基于 HC32F460 系列芯片的硬件设计。

2 电源

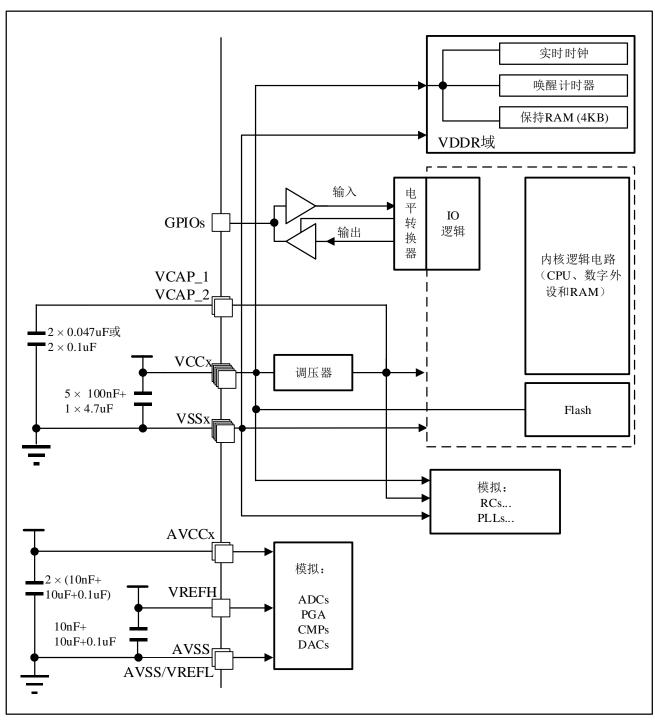


图 1 去耦电容

*NOTE1: 去耦电容示意图是针对 100PIN 的 P/N, 针对其他的 PIN 数的 P/N, 以实际的管脚配置为准。

应用笔记 Page 3 of 10



- 1. 4.7uF 陶瓷电容必须连至 VCC 引脚之一。
- 2. AVSS=VSS.
- 3. 每个电源对(例如 VCC/VSS, AVCC/AVSS ...) 必须使用上述的滤波陶瓷电容去耦。这些电容必须尽量靠近或低于 PCB 下面的适当引脚,以确保器件正常工作。不建议去掉滤波电容来降低 PCB 尺寸或成本。这可能导致器件工作不正常。
- 4. 芯片的 VCAP 1/VCAP 2 管脚使用的电容如下:
 - 1) 同时存在 VCAP_1 和 VCAP_2 管脚的芯片,每个管脚可以使用 0.047uF 或者 0.1uF 电容(总容量为 0.094uF 或者 0.2uF)。
 - 2) 只有 VCAP_1 管脚的芯片,可以使用 0.1uF 或者 0.22uF 电容。

从掉电模式唤醒时,内核电压建立过程中需要给 VCAP_1/VCAP_2 充电。一方面,较小的 VCAP_1/VCAP_2 总容量能够缩短充电时间,为应用带来快速响应能力;另一方面,较大的 VCAP_1/VCAP_2 总容量会延长充电时间,但是也提供更强的电磁兼容性(EMC)。用户可以根据电磁兼容性和系统响应速度的要求,选择较大或者较小的电容值。芯片的 VCAP_1/VCAP_2 总容量必须与 PWR_PWRC3.PDTS 位的赋值相匹配。VCAP_1/VCAP_2 的总容量为 0.2uF 或者 0.22uF 时,需要在进入掉电模式之前确保 PWR_PWRC3.PDTS 位清零。VCAP_1/VCAP_2 的总容量为 0.094uF 或者 0.1uF 时,需要在进入掉电模式之前确保 PWR_PWRC3.PDTS 位 保 WR PWRC3.PDTS 位置位。

5. 主调压器的稳定性是通过将外部电容连接到 VCAP_1(或 VCAP_1/VCAP_2)引脚实现的,电容值 CEXT 根据系统的稳定性要求确定。电容值 CEXT 和 ESR 要求如下:

表 1 VCAP_1/VCAP_2 工作条件

符号	参数	条件
Сехт	外部电容的电容值	0.047μF / 0.1μF / 0.22uF
ESR	外部电容的等效串联电阻 ESR	< 0.3 Ω

应用笔记 Page 4 of 10



3 复位

应用中如果不使用 NRST, 必须将 NRST 通过电阻(推荐 $10 \mathrm{K}\Omega$)上拉到 VCC。

在 NRST 引脚和地(VSS)之间接电容可提升 EMC 性能,推荐值为 10nF~100nF。

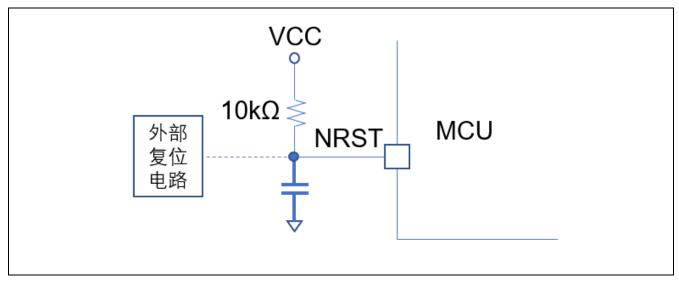


图 2 NRST 电路

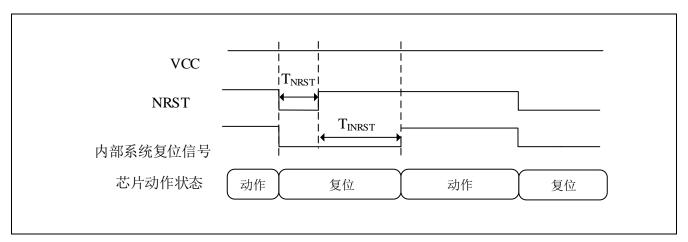


图 3 NRST 复位时序

应用笔记 Page 5 of 10



4 模式 PIN

必须通过电阻(推荐 4.7K Ω)将模式 PIN(PB11/MD)上拉到 VCC。

PB11/MD用户可用作输入端口,但是在 NRST 有效期间(即 NRST 为低电平期间)必须保持高电平,否则 NRST 解除后(即 NRST 变为高电平),MCU 会误进入引导模式(Boot Mode)。

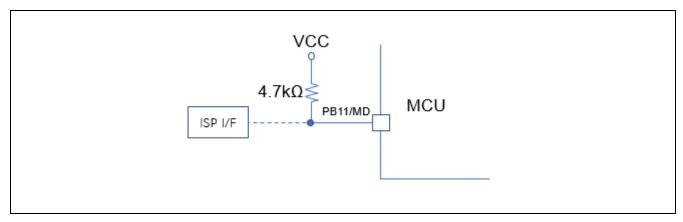


图 4 PB11/MD 电路

应用笔记 Page 6 of 10



5 GPIO

MCU的 GPIO 是通过 CMOS 的 PMOS 输出高电平,NMOS 输出低电平,内部上拉电阻也是一个 PMOS,引脚输出时,PMOS 或 NMOS 工作在线性区域,其等效导通电阻随着 MCU的 VCC 变化而变化。到 MCU 工作下限电压附近时,其导通电阻会急剧变化,表象上看就是驱动能力急剧下降,上拉电阻也变大。

5V tolerance 是指 MCU 的 GPIO 可以接受最大 5.5V 的电平输入,而不是芯片的工作电压最大 5.5V。芯片的工作电压最大是 3.6V。

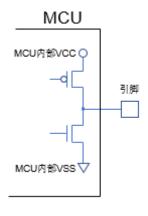


图 5 GPIO 结构

- GPIO 输出可以驱动的负载(单个 IO 驱动电流,Σ驱动电流)、以及输入的电平范围,必须满足 Datasheet 规定的范围,否则会给芯片带来不可逆的损伤。
- **GPIO**输出翻转(L→H,H→L)时,MCU内部会有短暂的开关电流,导致 VCC,VSS 上噪声,严重时会使 MCU 对引脚电平的误认识,所以输出负载必须在 Datasheet 规定的范围之内。
- 带 AD 模拟输入的 GPIO 输出翻转时,会导致 VCCA, VSSA 上产生噪声,影响 ADC 变换的精度,所以 ADC 变换时应该避免这些 GPIO 输出翻转。
- USB 复用的 GPIO(PA11/USBFS_DP, PA12/USBFS_DM)不支持 5V tolerance 输入,最大输入 3.6V。
- 一般的 MCU 在 GPIO 复用的外设输出功能进行切换时,可能会有意外的毛刺产生。F460 系列有特有的对策电路,参照手册寄存器说明【通用控制寄存器(PCRxy)】。

应用笔记 Page 7 of 10



6 参考原理图

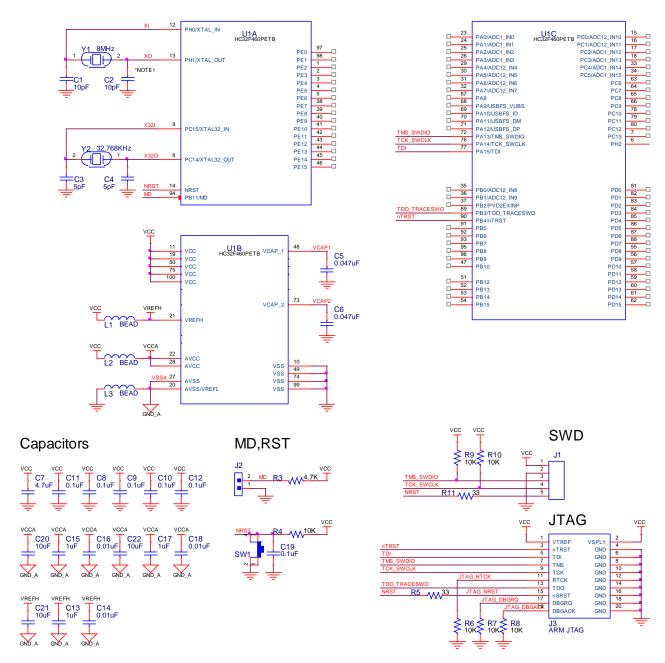


图 6 参考原理图

*NOTE1: 晶振电路的负载电容需要根据用户系统来进行调整

*NOTE2: 参考原理图是针对 100PIN 的 P/N, 针对其他的 PIN 数的 P/N, 以实际的管脚配置为准。

应用笔记 Page 8 of 10



7 总结

以上章节简要介绍了 HC32F460 系列的硬件相关知识,并说明了电源、复位、模式、GPIO 的应用注意事项,提供了参考原理图,用户在开发中可以根据实际需要进行设计。

应用笔记 Page 9 of 10



8 版本信息 & 联系方式

日期	版本	修改记录
2019/2/25	Rev1.0	初版发布
2019/6/11	Rev1.1	更新以下信息: ①"电源"章节②"参考原理图"章节
2020/8/26	Rev1.2	更新支持型号



如果您在购买与使用过程中有任何意见或建议,请随时与我们联系。

Email: mcu@hdsc.com.cn

网址: http://www.hdsc.com.cn/mcu.htm

通信地址: 上海市浦东新区中科路 1867号 A座 10层

邮编: 201203



应用笔记 AN0100010C