## MegaCON K-Type Compatible

・K社の SCC搭載ゲームカートリッジに搭載のメガコン機能と互換性アリ・SCC音源部は搭載していない

#### 【カートリッジスロット と RasPiPico の接続信号】 4: /SLTSL 12: /MER0 13: /WR 14: /RD 18: A15 25: A14 26: A13 23: A12 33: D1 34: D0 35: D3 36: D2

37: D5 38: D4 39: D7 40: D6 41: GND

41: GND 43: GND 45: +5V 46: +5V

【RasPiPico <==> ROM の接続信号】

【カートリッジスロット〈==〉ROM の接続信号】

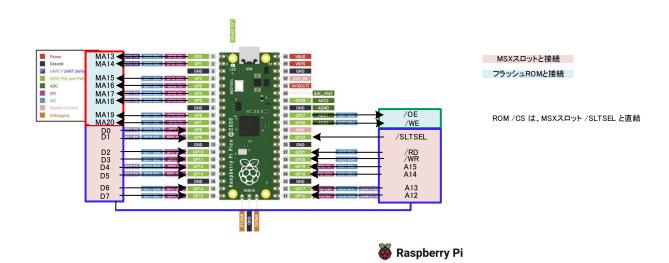
A12~A0 <==> A12~A0 D7~D0 <==> D7~D0 +5V <==> VDD GND <==> VSS

#### 【考え方】

A14、A13 の値によって 4つのパンクレジスタの中から1つが選択される。 選択されたパンクレジスタの値が MA20~MA13 として出力される。

Z80のDRAMリフレッシュのタイミングを考慮すると、Z80のクロックの半分程度の時間で MA20~MA13 を切り替える必要が出てくる。これを緩和するために、/CE、/OE、/WR は Picoで作り直した信号を ROMに出す。

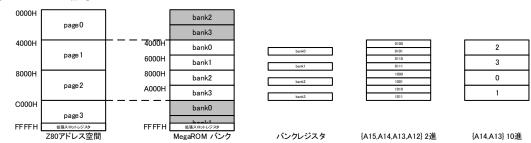
#### Raspberry Pi Pico Pinout



#### pio\_bank\_address (PIO0 SM0)

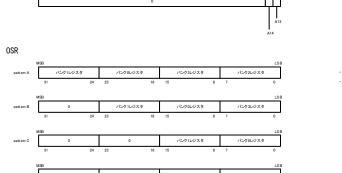
【役割】 /SLTSEL=0の立ち下がりをキャッチして、A14,A13に対応するバンクレジスタ値を MA20~MA13 へ出力すること。

#### 【MSXからみたバンク構成】



#### 【各種マッピング】 scratch X

scratch Y



```
.program pio_bank_address
 wrap_target
wait 0 gpio 22
                                            : /SLTSEL=0 を待つ
: OSR = { GP1016, ..., GP100, GP1031, ..., GP1018, GP1017 }
: ISR = { 0,0,0, ..., 0, GP1017 }
: Y = { 0,0,0, ..., 0, GP1018 }
      mov
                osr, pins
                isr, 1
Y, 1
     out
                                            : OSR = (TX FIFO is empty) ? X : TX FIFO
: X = OSR ※ OSR の値を X にパックアップしておく
                X, osr
!Y out_skip_bit1
NULL, 16
      mov
                                           ; if Y==0 goto out_skip_bit1
      jmp
out
out_skip_bit1:
mov Y, isr
jmp !Y out_skip_bit0 : if Y==0 goto out_skip_bit0
      jmp
out
                NULL, 8
out_skip_bit0:
                pins. 8
     out
      wait 1 gpio 22
                                            ; /SLTSEL=1 を待つ
 .wrap
```

## 13 words

### 【1/0マッピング】

 $sm\_config\_set\_in\_pins(\ \&c,\ 17\ );$ 

GPI017, GPI018 を IN の下位 2bit に割り付ける。 GPI018 が A14, GPI017 が A13 に接続されている想定。

 $sm\_config\_set\_out\_pins(\ \&c,\ 0,\ 8\ );$ 

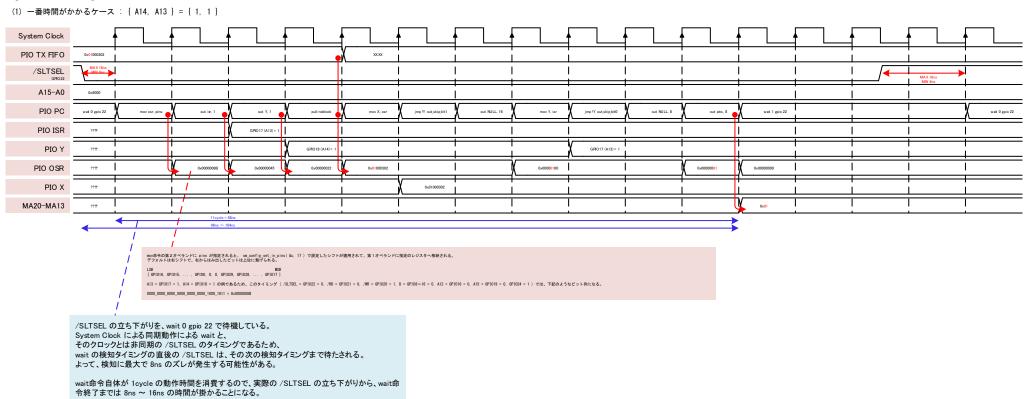
GPI00~GPI07 を OUT の下位 8bit に割り付ける。 GPI00~GPI07 が MA20~MA13 に接続されている想定。

#### 【実行の前提】

pio\_sm\_set\_enabled() で実行する前に、pio\_sm\_put\_blocking() で FIFO にパンクレジスタの初期値を詰めておくこと。

これに加え、wait命令の次の命令から、out pins、8 の実行完了までが 11cycle = 88ns かかるため、/SLTSEL立ち下がりから MA出力更新までは 96ns~104ns の時間が掛かることになる。

# 【タイミングチャート】



# pio\_bank\_write (PIO0 SM1)

```
/SLTSELの立ち下がりをキャッチして、/WR=O なら CPUへ D7-D0, A15-A12 を通知する。
.program pio_bank_write
.wrap_target
wait_sltsel0:
   _
wait 0 gpio 22 ; /SLTSEL=0 を待機する
  jmp !X wr_active
wr_inactive:
   jmp wait_sltsel1
wr_active:
  push
wait_sltsel1:
  wait 1 gpio 22 ; /SLTSEL=1 を待機する
                              8 words
【I/0マッピング】
  sm_config_set_in_pins( &c, 8 );
   GPI08 (DO) が入力時の LSB に来るように設定する。
```

# pio\_we\_oe (PIO1 SM0)

#### 【役割】

/SLTSELの立ち下がりをキャッチして、A15,A14,/WR,/RD を見て /WE,/OE を作る。

A15,A14	/WE	/OE
00	1	1
01	/WR	/RD
10	/WR	/RD
11	1	1

```
.program pio_we_oe
.wrap_target
                  ; { GPI027, GPI026 } = { 1, 1 }
   set pins, 3
wait_sltsel0:
   wait 0 gpio 22 ; /SLTSEL=0 を待機する
   mov osr, pins ; OSR = { GPI017, ..., GPI022, GPI021, GPI020, GPI019, GPI018 }
                  X = GPI018 (A14)
   out X, 1
   out Y, 1
                  Y = GPI019 (A15)
   jmp X!=Y wr_active
wr_inactive:
   set pins, 3 : { GPI027, GPI026 } = { 1, 1 }
   jmp_wait_sItsel1
wr_active:
   out X, 2 [7]
                  : X = \{ GPIO21, GPIO20 \} (\{/RD, /WR\})  with delay 7cyc
   mov pins, X
wait sltsel1:
   _
wait 1 gpio 22 ; /SLTSEL=1 を待機する
.wrap
                           11 words
【I/0マッピング】
   sm_config_set_in_pins( &c, 18 );
    GPI018 (A14) が IN の bit0 に来るように設定する。
    GPI018 が A14, GPI019 が A15, GPI020 が /WR, GPI021 が /RD に接続されている想定。
   sm_config_set_out_pins(&c, 26, 2);
    GPI026, GPI027 を OUT命令の出力対象とする。bit0 = GPI026, bit = GPI027 の 2bit
   sm_config_set_set_pins(&c, 26, 2);
    GPI026, GPI027 を SET命令の出力対象とする。bit0 = GPI026, bit = GPI027 の 2bit
```