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】

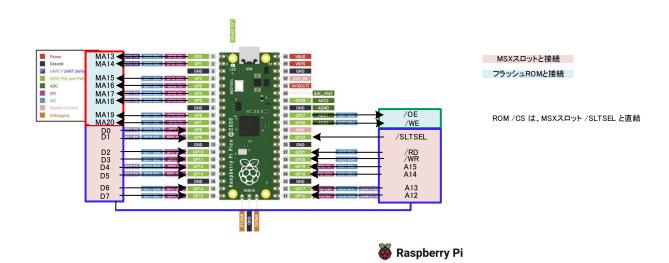
A12~A0 <==> A12~A0 D7~D0 <==> D7~D0 +5V <==> VDD GND <==> VSS

【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。

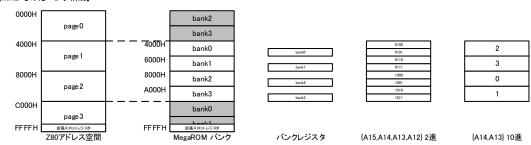
Raspberry Pi Pico Pinout



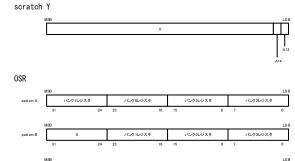
PIO0 SM0

【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



```
アドレス値は 0,1,2,3
これらで 0,8,16,24 ビットシフトをユニークに割り当てたい。
if!Y then ">> 0"
```

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

【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); GP100~GP107 を OUT の下位 8bit に割り付ける。 GP100~GP107 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 にバンクレジスタの初期値を詰めておくこと。

PIO0 SM1

【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 pin 6
                  ; /SLTSEL=O を待機する
   mov pins, osr ; OSR = { GPI017, ..., GPI022, GPI021, GPI020, GPI019, GPI018 }
   out X, 1
                   X = GPI018 (A14)
   out Y, 1
                  Y = GPI019 (A15)
   jmp X!=Y wr_active
wr_inactive:
   set pins, 3 : { GPI027, GPI026 } = { 1, 1 }
   jmp_wait_sltsel1
wr_active:
   out X, 2
                   ; X = \{ GPI021, GPI020 \} ( \{/RD, /WR\} )
   mov pins, X
wait_sltsel1
   wait 1 pin 6
                  ; /SLTSEL=1 を待機する
.wrap
```

PIO0 SM2

【役割】

_/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。